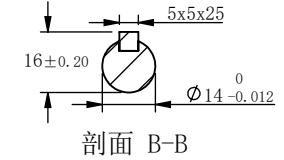
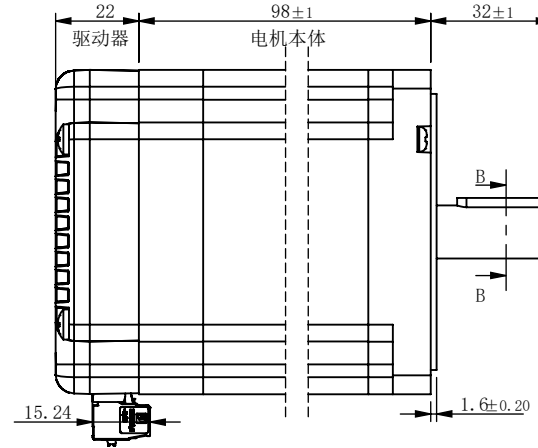
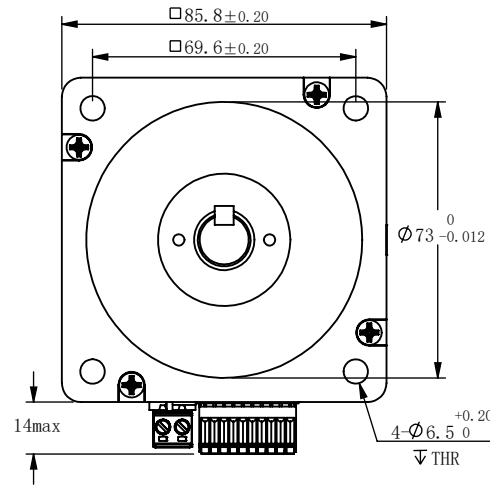


※ 尺寸/Dimensions 单位/Unit: (mm)



※ 规格/ Specification		※ 端口功能/Port Function		※ 端子定义/Terminal definitions			※ 铭牌内容/Label description																
输入电压范围	18~70VAC/24~100VDC	序号	名称	功能			<p>电源连接 — 电源正 (V+/AC) — 电源负 (V-/AC)</p> <p>输入接口 — 顺时针旋转触发正 (CW+) — 顺时针旋转触发负 (CW-) — 逆时针旋转触发正 (CCW+) — 逆时针旋转触发负 (CCW-)</p> <p>电位器 — 电位器中间轴头(AIN) — 电位器任意边脚(GND)</p> <p>输出接口 — 报警正 (AL+) — 报警负 (AL-) — 到位正 (EX+) — 到位负 (EX-)</p>	型号/Model IR86EV65 品号/Product No. 名称/Name 集成式步进伺服 Integrated step servo															
输出力矩范围	最大6.5N.m	1	V+	电源正 (18~70VAC/24~100VDC)																			
功率放大类型	双 H-桥, 4 象限	2	V-	电源地 (交流时不分正负极)																			
保护	过压、欠压、过流、绕组开路、位置偏差	3	CW+	光电隔离, 高电平可直接接收3.3~24VDC, 顺时针旋转触发输入端口, 不可与逆时针旋转信号同时输入																			
电流设置	软件可调, 0.5~6.5可调, 出厂适配电机	4	CW-	光电隔离, 高电平可直接接收3.3~24VDC, 逆时针旋转触发输入端口, 不可与顺时针旋转信号同时输入																			
细分设置	拨码16档可调; 软件正整数可调	5	CCW+	接0~100K电位器, 接中间抽头和另外任意一脚, 阻值越小, 速度越慢, 阻值为0时, 速度为0; 阻值越大, 速度越接近拨码设定最大速度。																			
速度范围	最高可达1600rpm	6	CCW-	报警状态输出端口, 可检测电机报警状态, 默认常闭, 正常时输出。可通过软件取反或设置成其他功能。																			
距离范围	超过 10,000,000 圈 (200 steps/rev)	7	AIN	到位状态输出端口, 可检测电机到位状态, 到位时输出。可通过软件取反或设置成其他功能。																			
滤波频率	出厂默认400KHZ, 可通过软件设置	8	GND	可通过软件取反或设置成其他功能。																			
控制方式	模拟量	9	AL+	可通过软件取反或设置成其他功能。																			
编码器反馈	1000线(4000 Counts)编码器反馈	10	AL-																				
非易失性存储	配置参数存储在MCU内部的FLASH中	11	EX+																				
重量	≈3.4 Kg	12	EX-																				
转子惯量	≈ 2100 g.cm ²	※ 拨码设置/Serial port Settings						公差 Tolerance	比例 Scale	页码 Sheet													
使用温度范围	0° C~+40° C	速度	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	±0.3	1:2	1/1		
使用湿度范围	20%RH~90%RH	SW1	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	名称/Name 集成式步进伺服 Integrated step servo		
通讯方式	TTL	SW2	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	OFF			
波特率	115200	SW3	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF			
数据位	8	SW4	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF			
停止位	1	SW5:用于设定运行模式, OFF时为外部IO控制, ON时为自运行模式																					
校验位	无	SW6:用于设定运动方向, OFF时为CW, ON时为CCW																					

