



步进马达 开辟新启元

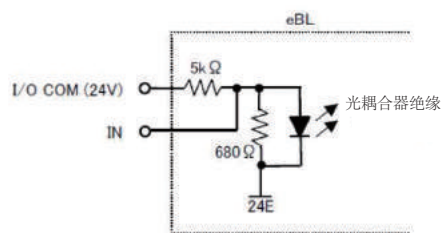
特点

- 步进马达拥有低速·高转矩、卓越的速度同步特性等优点
- 更甚于BL马达的速度控制特性。实现从超低速到高速的流畅直线驱动!
- 高品质·低成本、高性能·多功能·多极无刷运动控制器
- RoHS环保认证

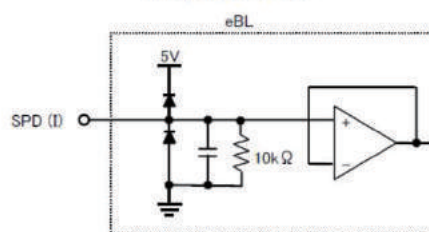
规格

项目	规格	
一般规格	产品名	多极无刷运动控制器
	产品型号	EBL-24A
	匹配马达	EBL 马达
	电源电压	额定 DC24V ±10%
	使用温度范围	0~+45 °C
	保存温度范围	-20~+75 °C
	外形尺寸	W55 ×H85 ×D28mm(不包含安装金属件、螺丝)
	重量	100g
	规格	符合 RoHS 环保认证
	性能规格	控制方式
转矩(电流)控制		定电流驱动方式
旋转速度指令		1~1800rpm
旋转方向		逆向
自动加减速功能		内置
停机功能		内置 (power down 功能)
失速检测		内置
设定记忆功能		内置 (EEPROM 记忆)
输入规格		光耦合器绝缘 (DC24V)
输入点数		3 点
输出规格		光耦合器绝缘 (DC24V, Max20mA)
输出点数	3 点	
速度指令输入	0~DC5V	

输入电路

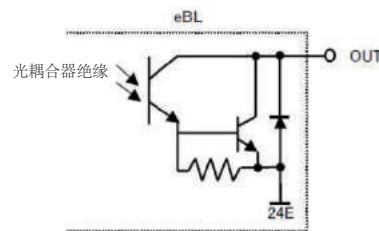


输入电路 (通用输入)



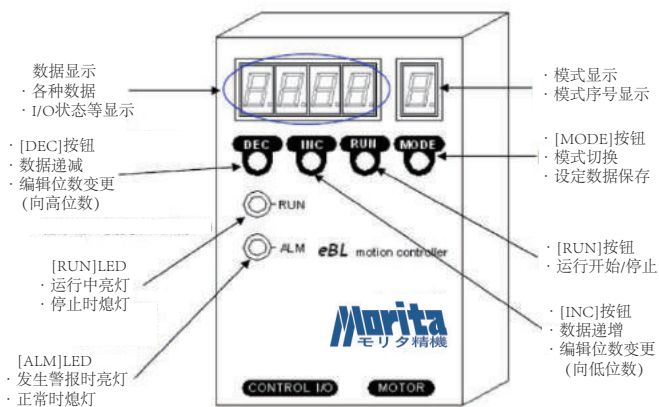
输入电路 (速度指令输入)

输出电路 (通用输出)

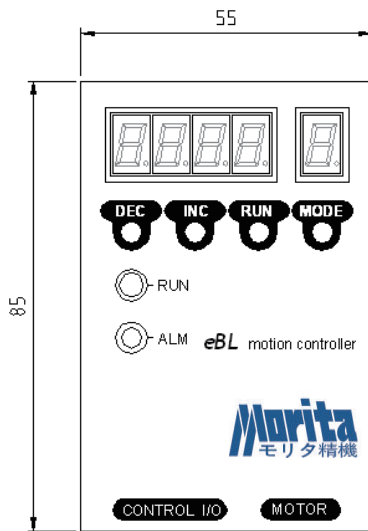


输出电路 (通用输出)

输出回路 (通用输出)



外形



型式

<控制器>

EBLC - 24 A



<马达>

EBLM - 4 34 04 A



连接器

CN1 (电源、输出用连接器)

基板侧连接器: S14B-XADSS-N(JST)

线缆侧连接器: XADRP-14V(JST)、触点: BXA-001T-PO.6(JST)

NO.	名称	内容	方向
1	RUN(O)	旋转中	输出
2	DIR(O)	旋转方向	输出
3	ALARM(O)	警报	输出
4	I/O COM(24V)	输入输出公用	+
5	RUN(I)	启动/停止	输入
6	DIR(I)	方向指令	输入
7	STL(I)	失速检测用传感器	输入
8	5V	内部电源(5V)	+
9	SPD(I)	速度指令输入(0~5V)	输入
10	GND	内部电源(GND)	-
11	24E	电源(24E)	-
12	24E	电源(24E)	-
13	24V	电源(24V)	-
14	24V	电源(24V)	-

CN2 (马达用连接器)

基板侧连接器: S8B-XADSS-N(JST)

线缆侧连接器: XADRP-8V(JST)、触点 BXA-001T-PO.6(JST)

NO.	名称	内容	方向
1	A	A相	输出
2	xA	xA相	输出
3	COM(A)	A相公用	公用
4	COM(A)	A相公用	公用
5	COM(B)	B相公用	公用
6	COM(B)	B相公用	公用
7	B	B相	输出
8	xB	xB相	输出

连接例

