

인터페이스 정의 (CONNECTOR IDENTIFICATION)

인터페이스 설명 Connector instruction	커넥터 모델 Connector model	P/N	핀맵 정의 Pin Definition	사용설명 Use instructions
파워 커넥터 Power connector	VH3.96-5P	PE	파워 그라운드 와이어 Power Ground Wire	사용자의 전원 접지선 연결합니다. Connect the user's power ground wire
		AC_L	220VAC 입력/Input	사용자 전원 공급 장치 라이브 와이어의 L-end 연결합니다. Connect the L-end of the user's power supply live wire
		AC_N	220VAC 입력/Input	사용자의 전원 공급 중립 라인 N 단자 연결합니다. Connect the user's power supply neutral line N-terminal
모터 커넥터 Motor connector	VH3.96-7P	PE	그라운드 와이어 Ground Wire	GND
		U	모터 U상 Motor U phase	
		V	모터 V상 Motor V phase	
		W	모터 W상 Motor W phase	
모터 홀 센서 커넥터 Motor Hall sensor connector	XHB2.54-5P	HGND	그라운드 와이어 Ground Wire	GND
		HW	모터 홀 W상 Motor Hall W phase	
		HV	모터 홀 V상 Motor Hall V phase	
		HU	모터 홀 U상 Motor Hall U phase	
		H5V	홀 5V 전원 공급 장치 Hall 5V power supply	

인터페이스 설명 Connector instruction	커넥터 모델 Connector model	P/N	핀맵 정의 Pin Definition	사용설명 Use instructions
컨트롤 커넥터 Control connector	XHB2.54-6P	+5V	+5V	B10K 가변저항기에 맞추어 +5V,VSR, GND를 사용할수 있으며, VSR를 통해 부팅 시 최대 속도로 작동 할수 있습니다. Use+5V, VSR, and GND in conjunction with B10K Potentiometer, Or directly cooperate with VSR to achieve full startup speed.
		VSR	입력 속도 제어 신호 Input speed control signal	속도 조절 전압 0-5V (0.2V가동) PWM 펄스 속도 조절 (주파수: 10KHz, 전압: +5V, 듀티 사이클: 0-100%) (듀티 사이클 시15% 가동) Accepting speed regulation voltage 0-5V (starting at 0.2V) PWM pulse speed regulation (Frequency: 10KHz, voltage:+5V, duty cycle: 0-100%) (starting at duty 15%)
		WGND	제어신호 전원 음극 Negative of signal control	제어신호 음극으로 VSR,EN에 맞춰 사용 가능합니다. Negative of signal control can be used in conjunction with VSR and EN
		EN	제어 시작 및 중지 Start and stop control	EN핀은 GND와 결합하여 드라이버 속도조절 신호를 지속적으로 수신 시 가동과 정지를 제어 할수 있습니다. GND에 연결 -----정지. GND에 연결 끊기 -----가동. The EN pin, in conjunction with GND, can control start and stop when the driver continuously receives a speed control signal. Connecting to GND-----Stop. Disconnecting GND-----Run.
		/	/	기능 없음. 순방향 및 역방향 기능으로 사용자 지정 가능합니다. No function so far, Customizable with forward and reverse functions
		FG	속도 신호 출력 Speed signal output	모터 속도 펄스 출력은 회전 속도 계산용이며, 극 수가 P일 때, 회전당 P개의 펄스가 출력됩니다. 모터 속도=출력 펄스 주파수 * 60/극쌍수 Motor speed pulse output for speed calculation When the number of poles is P, P pulses are output per revolution. Motor speed=output pulse frequency * 60/number of pole pairs