

BLDC Driver

모터뱅크

모델명 : BLC-400R4E



제품설명

BLC-400R4E 는
BLDC Motor 드라이버이며
엔코더가 있는 모터에 RS-485 통신
제어가 되는 제품으로
서보모터로 운용을 할수있습니다

BLC-400R4E 상세구성

- 1) 3상 BLDC 모터 드라이버로 엔코더지원 드라이버.
- 2) 파워입력전압(VDD) : DC 11V~ 35V
- 3) 전압별 192W~384W까지 지원.
- 4) 엔코더가 장착된 구조로 위치제어,속도제어 가능.
- 5) RS-485통신으로 드라이버 제어.
- 6) 엔코더는 A,B 증감형 가능.
- 7) 과열 및 저전압, 과전압, 스톨 보호기능

제품의 전기적 특성 :

VDD : DC 8V ~ 35V

출력파워 : 192 ~ 384W 지원

정격전류 : 16A

1. 모터 컨트롤러 특징 Motor Controller Feature

정격출력 400W급 BLDC모터 컨트롤러(Output power 400W BLDC motor controller)

BLDC모터 위치,속도 제어(Closed loop position/speed control)

RS485통신 규격(RS485 protocol)

Multi-drop결선(Multi-drop connection)

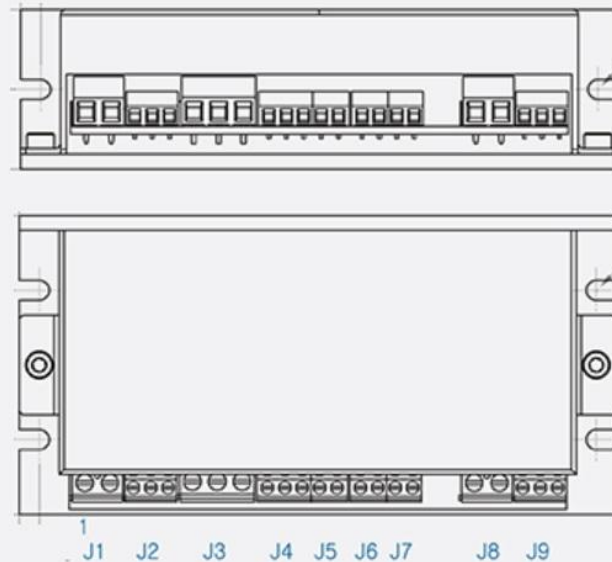
과전류 보호회로 내장(Over current protection circuit)

35A 퓨즈 내장 (Internal 35A fuse)

2. 모터 컨트롤러 사양 Motor Cotroller Data

항목	내용	
입력전압 (Input voltage) [V]	8 ~ 35	
정격전압 (Nominal voltage) [V]	12	24
정격출력 (Output power) [W]	192	384
정격전류 (Nominal current) [A]	16	
최대전류 (Peak current) [A]	35	
무게 (Weight) [g]	175	

결선구성 :



Connector Connection

No.	Terminal block	Pin number	Name	Description
J1	WJ301-5.0-02P	1	GND	Power (Input) 8 ~ 50 V
		2	VDD	
J2	WJ350-3.5-03P	1	D+	RS485
		2	D-	
		3	GND	
J3	WJ301-5.0-03P	1	U	Motor power (Output)
		2	V	
		3	W	
J4	WJ350-3.5-03P	1	H1	* Hall sensor signal (Input) V _H = 3 ~ 5 V, V _L = 0 V
		2	H2	
		3	H3	
J5	WJ350-3.5-02P	1	GND	Hall sensor power (Output)
		2	5V	
J6	WJ350-3.5-02P	1	A	* Encoder signal (Input) V _H = 3 ~ 5 V, V _L = 0 V
		2	B	
J7	WJ350-3.5-02P	1	GND	Encoder power (Output)
		2	5V	
J8	WJ301-5.0-02P	1	GND	Power (Output) 8 ~ 50 V
		2	VDD	
J9	WJ350-3.5-03P	1	D+	RS485
		2	D-	
		3	GND	

* Internal pull up resistor

1) Power

VDD : DC 8V ~ 50V

2) Motor

모터 U상, 모터 V상, 모터 W상

3) Hall(3pin)

1: hall_u, 2:Hall_v, 3:Hall_w

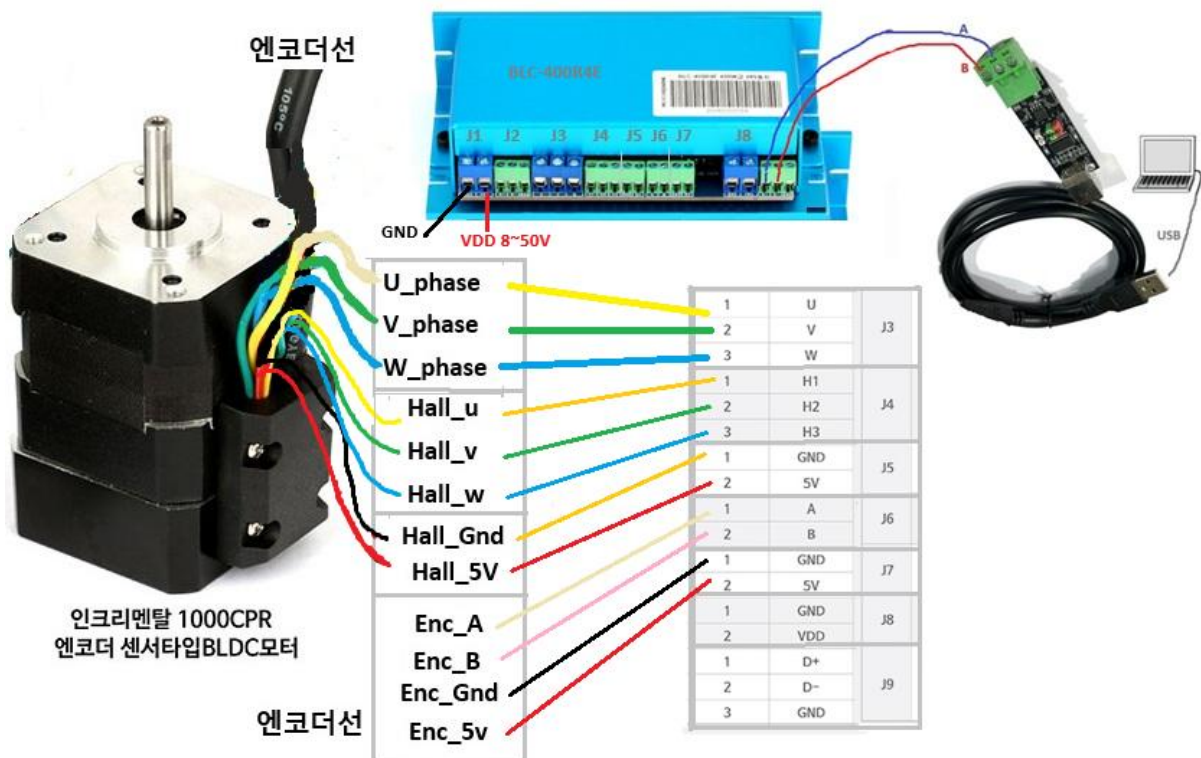
4) Encoder(4pin)

1: A, 2: B, 3: Gnd, 4: 5V

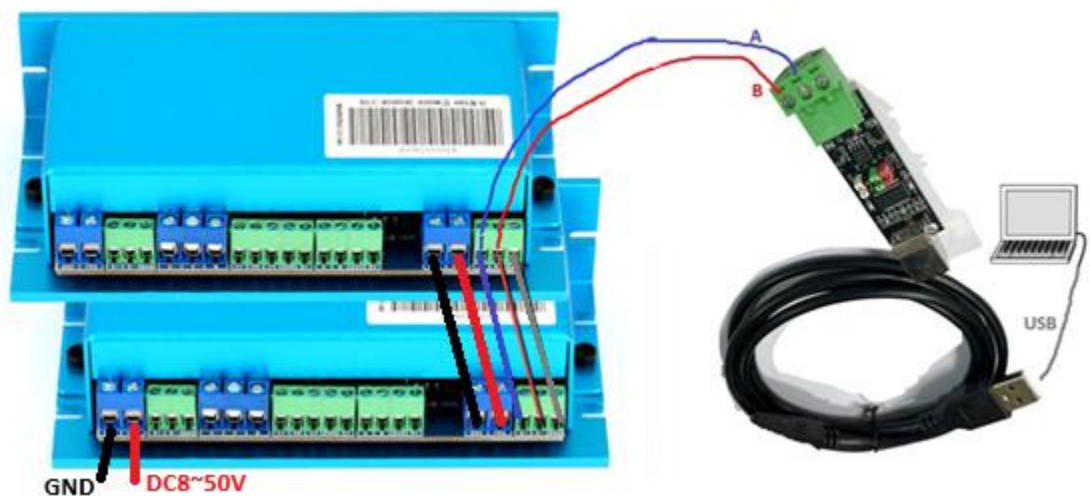
5) RS-485

1: A, 2: B 3: GND

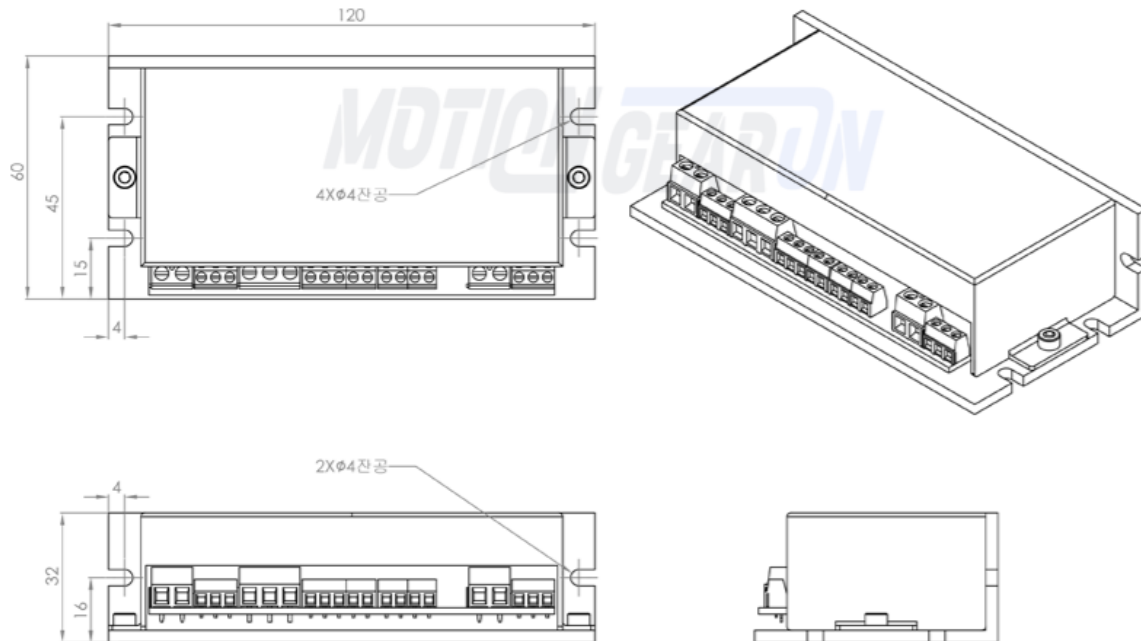
제품의 연결구성도 :



다축제어 가능 (256축까지 가능)



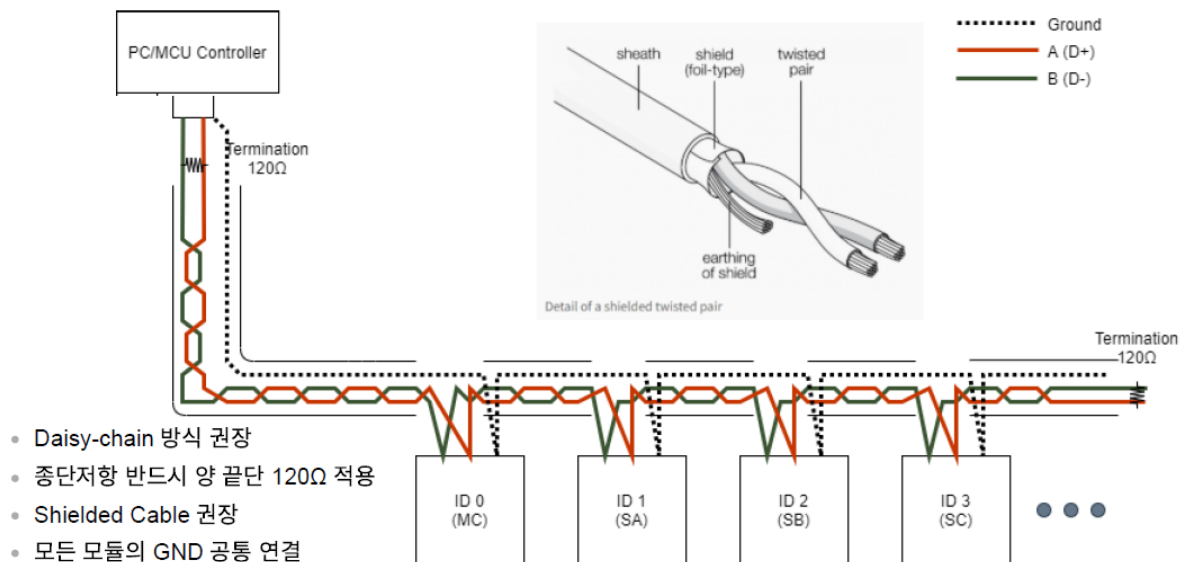
제품치수(Dimension Drawing) :



Unit : mm

RS-485 통신으로 제어

통신포맷은 9600Bps, No Parity, 8 baa bits, 1 stop bit 가 default.



추가적인 prptpcol 은 BLC-400R4E_protocol.pdf 참조바랍니다.