

最終控制元件**MINI-TOP電動閥門驅動器**

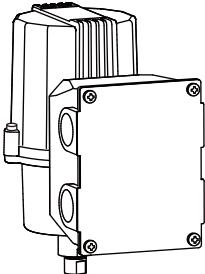
(直線運動型, CC-Link通信)

主要機能與特色

- 小型控制閥用驅動器
- 直接連接到支援 CC-Link 通信的 PLC，與其它設備共用網路連線
- 容易配線
- 可透過 CC-Link 讀取設備上各種資訊
- 1/1000 高分解能
- 易於調整：閥門開啟和關閉位置具有電子限位器
- 具過載保護
- 伸出方向內建密封彈簧

應用例

- 用於造紙行業的 CP 控制閥
- 燃燒控制系統的燃料混合控制
- 大樓建築物和工廠的空調

**型號: MSP4C2-[1][2][3]-OR****訂購時指定事項**

- 訂購代碼: MSP4C2-[1][2][3]-OR
參考下面 [1] ~ [3] 項說明，並指定各項代碼。
(例如: MSP4C2-271-OR)

[1] 行程

- 1: 5~10mm (.20"~.39")
2: 8~15mm (.31"~.59")

[2] 開閉時間, 推力

- 3: 5秒/10mm, 150N
4: 9秒/10mm, 300N
7: 18秒/10mm, 700N

[3] 出力軸型狀

- 6: M6內螺紋, 0.75螺距
8: M8內螺紋, 1.0螺距
1: M10內螺紋, 1.25螺距
D: M6內螺紋, 1.0螺距

E: M8內螺紋, 1.25螺距

F: M10內螺紋, 1.5螺距

CE標誌

0: 無

供給電源

DC電源

R: 24V DC

(容許電壓範圍 24V±10%，最大漣波 10%p-p)

附屬配件

- 終端電阻(110Ω, 0.5W)

一般規格

保護等級: IP66

通信異常時出力軸動作: 伸出、縮回或停止

電路配線: M3螺絲端子連接 (扭力 0.8N·m)

螺絲端子: 鍍鎳鋼

通信線: 符合 CC-Link 通信標準連接線

外殼材質: 鋁鑄件 (接線盒為鑄鋁, 蓋板為鋼)

驅動馬達: 步進馬達

馬達絕緣等級: E

行程位置檢出: 電位計

不感帶調整範圍: 0.1~1.9% (出廠時標準設定: 1.5%)

再起動計時器調整範圍: 0~10秒 (出廠時標準設定: 1.5秒)

隔離: 外殼或 FE1-通信-供給電源之間

零點(zero)調整範圍: 0~25%

跨度(span)調整範圍: 50~100%

保護機能: 過載保護

狀態指示燈: 紅色 LED 燈, 正常時 2 秒間隔閃爍;

當偵測到機械裝置卡住時以 0.5 秒間隔閃爍

手動操作機能: 無

CC-Link 通信規格

通信方式: 對應 CC-Link V1.10

局種類: Remote device station

局號設定: 旋轉開關設定; 1~64

佔有局數: 1局

傳輸速度設定: 旋轉開關設定

L RUN 指示燈: 紅色 LED 燈

L ERR. 指示燈: 紅色 LED 燈



安裝規格

消耗電流

- DC電源: 約 0.5A

使用溫度範圍: -5~+55°C (23~131°F)

使用濕度範圍: 30~85%RH (無結露)

耐振性: 0.5G (4.9m/s²)以下

安裝方式: 各方向 (如果驅動器會曝露在滴水環境中, 請勿將驅動器的出力軸或電纜連接器朝上安裝。)

重量: 1.8kg (4.0lb)

性能

分解能: 1/1000或 0.015mm, 以較大值為準

(不感帶設定為 0.1%時)

絕緣阻抗: $\geq 100M\Omega$ /100V DC

耐電壓: 100V AC @1分鐘 (外殼或 FE1–通信–供給電源之間)



通信資料**■主局→子局**

資料種類	位址	機能名稱	說明
位元 (Bit)	RY0	強制關閉 ^{*1}	0: 無效 1: 位置 =0%
	RY1	強制打開 ^{*1}	0: 無效 1: 位置 =100%
	RY2		
	RY3		
	RY4		
	RY5		
	RY6		
	RY7		
	RY8	目標位置輸入有效	0: 無效 1: 有效
	RY9		
	RYA	解除馬達卡死警報	設定 "1 (ON)" 時解除馬達卡死警報
	RYB	清除馬達起動次數	設定 "1 (ON)" 時清除馬達起動次數
	RYC	清除馬達反轉次數	設定 "1 (ON)" 時清除馬達反轉次數
	RYD	清除累積運轉距離	設定 "1 (ON)" 時清除累積運轉距離
	RYE		
	RYF		
	RWw0	目標位置 <input type="checkbox"/> 輸入	有符號, 0.01%單位(例如 100 =1.00%) 僅在啟用目標位置輸入時有效。
	RWw1		
	RWw2		
	RWw3		

*1. 無論 RY8(目標位置輸入有效)狀態如何都有效。當 RY0和 RY1都設定為"1"時停止。

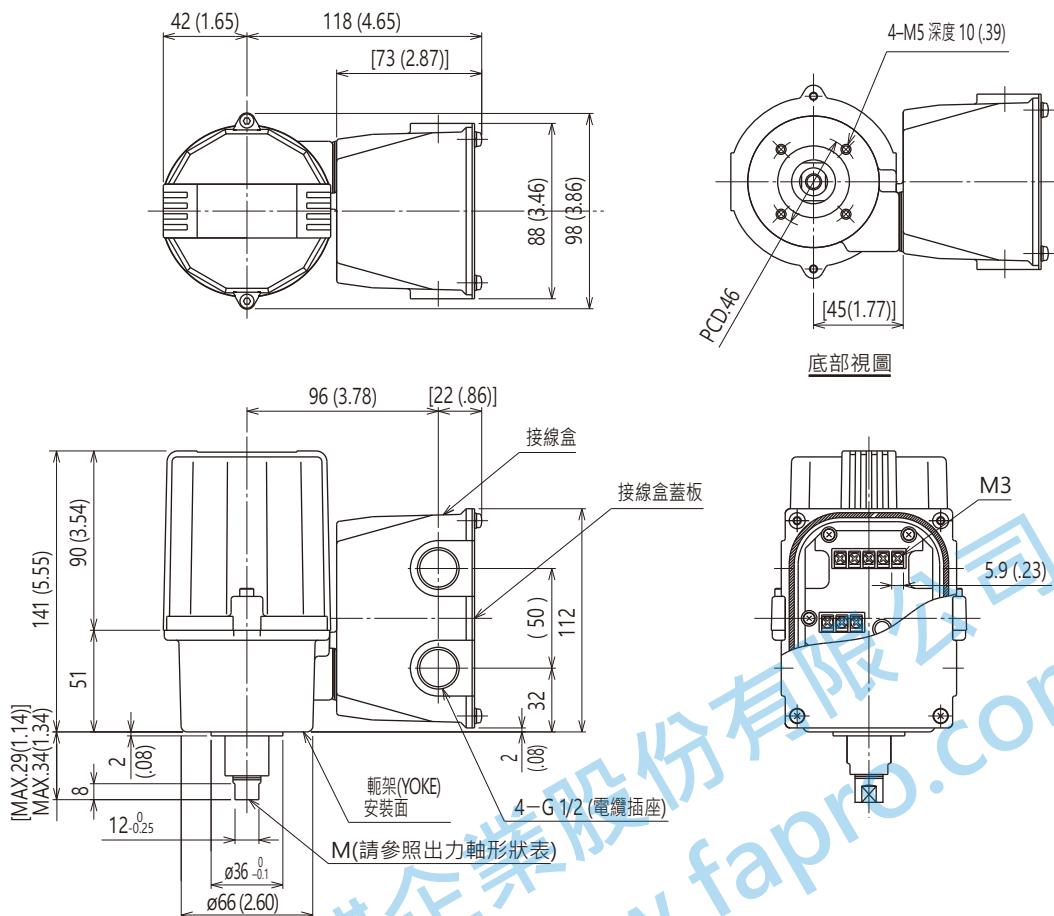
■子局→主局

資料種類	位址	機能名稱	說明
位元 (Bit)	RX0		
	RX1		
	RX2		
	RX3		
	RX4		
	RX5		
	RX6		
	RX7		
	RX8	馬達卡死警報	0: 正常 1: 過載或其它卡死警報輸出
	RX9	目標位置輸入異常	0: 正常 1: 超出 -0.5~100.5%範圍
	RXA	系統異常	0: 正常 1: 記憶體或其它系統異常
	RXB	控制狀態	0: 遠端(CC-Link) 1: 手動
	RXC		
	RXD		
	RXE		
	RXF		
	RWr0	位置出力	有符號, 0.01%單位(例如 100 =1.00%)
	RWr1	馬達起動次數 ^{*2}	每 100次起動遞增 1
	RWr2	馬達反轉次數 ^{*2}	每 100次反轉遞增 1
	RWr3	累積運轉距離(%) ^{*2}	每運動 100%距離遞增 1

*2. 當計數達到 65,535時該數值將保持到清除為止。



外型尺寸圖 單位: mm (inch)

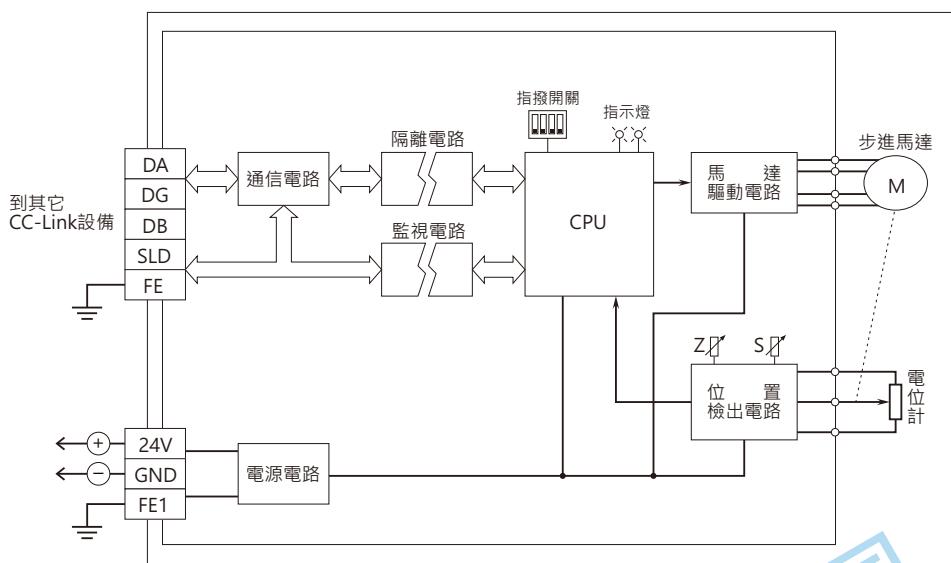


*行程 5~10mm 規格為 29(1.14)max.

出力軸形狀 (M)

代碼	\varnothing	螺距	深度
6	M6	0.75	15
8	M8	1.0	15
1	M10	1.25	15
D	M6	1.0	15
E	M8	1.25	15
F	M10	1.5	15

電路概要圖



規格如有更改，恕不另行通知。

能麒企業股份有限公司
<https://www.fapro.com.tw>

