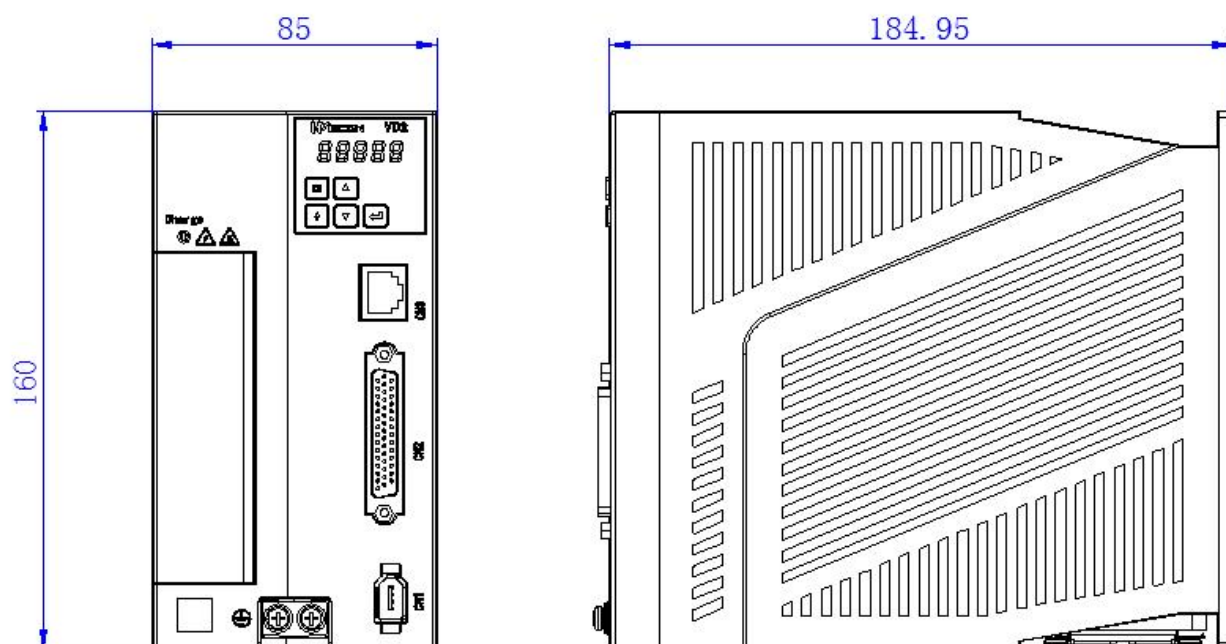


维控 VD2 系列伺服驱动器（B 型）

VD2 系列驱动器-特色功能：

- ◇采用双核 DSP+FPGA 处理，响应速度提升 4 倍；
- ◇自动负载参数整定功能；
- ◇涂层防护，防腐蚀伤害，丰富保护功能，更稳定；
- ◇虚拟 DI/DO 功能，四通道实时示波器；
- ◇支持内部多段速度指令；
- ◇支持瞬时负载率、平均负载率监控；
- ◇方便现场调试-故障记录面板回放；
- ◇支持抱闸输出控制；
- ◇支持内部多段位置指令；
- ◇支持实时自动负载惯量识别；
- ◇支持脉冲频率监视；
- ◇支持 220V 供电和 380V 供电类型

尺寸安装图：



产品参数表见下表:

VD2 系列伺服驱动器选型表:

系列	机器外观	伺服驱动器型号	最大额定电流 (A)	电源	伺服驱动器型号	最大额定电流 (A)	电源
VD2	A 型	VD2-01 0SA1G	10	220V 供电	VD2-014 SA1G	14	220V 供电
	B 型	VD2-01 6S▲G	16	220V 供电	VD2-019 S▲G	19	220V 供电
		VD2-02 1S▲G	21	220V 供电	VD2-025 SA1G	25	220V 供电
		VD2-03 0SA1G	30	220V 供电	VD2-021 TA1G	21	380V 供电
▲: A1- 绝对值式; E1-增量式。 P: 基本脉冲控制; G: 通用型 (模拟控制、全闭环)。							

VD2 系列伺服驱动器规格参数表:

项目		内容	
电源		220V 供电/380V 供电	
基本规格	控制方式	IGBT PWM 控制正弦波电流驱动	
	编码器反馈	2500 线增量式编码器, 17bit 绝对值编码器	
	控制信号输入	8 个 DI 输入, 根据功能码配置选择输入功能	
	控制信号输出	4 个 DO 输出, 根据功能码配置选择输出功能	
	模拟信号输入	2 通道 AI 输入, 范围(-10V~+10V)	
	脉冲信号输入	集电极开路或者差分输入	
	脉冲反馈输出	A、B、Z 差分输出	
	通讯功能	Modbus 通讯	1 通道
		上位机通讯	RS422 接口。可通过电脑上位机进行功能码参数设定, 监视状态, 查看波形, 参数自整定等
制动电阻		内置制动电阻, 支持外部制动电阻	

功能设置	通用功能	自动参数整定		可通过上位机配合进行自动负载惯量识别和自动刚性等级，参数自整定
		波形查看		可通过上位机观察实时转速/转矩/位置偏差等数据的波形
		波形储存		波形采集频率 1KHz，最长可以保存 10s 的原始波形数据
		参数导入导出		支持批量参数导入、导出；支持 PLC 自动配置伺服参数（部分型号支持）
		振动抑制		可以通过设定振动抑制参数对机械振动进行抑制
		保护功能		过压, 欠压, 过流, 超速, 过载, 过热, 编码器故障, 位置偏差过大, 转矩限制, 转速限制等
		抱闸		支持抱闸输出控制
		通用控制 DI 输入		伺服使能 (SON)、故障与警告清除 (A-CLR)、正转驱动禁止 (POT)、反转驱动禁止 (NOT)、指令取反 (C-SIGN)、紧急停机 (E-STOP)、增益切换 (GAIN-SEL)、多段内部速度指令选择 (INSPD1、INSPD2、INSPD3)
		通用控制 DO 输出		伺服准备好 (RDY)、故障信号 (ALM)、警告信号 (WARN)、旋转检测 (TGON)、零速信号 (ZSP)、转矩限制中 (T-LIMIT)、速度受限 (V-LIMIT)、伺服开启状态输出 (SRV-ST)、伺服抱闸输出 (BRK-OFF)
	位置模式	控制输入		偏差计数器清零 (CL)、电子齿轮切换 1 (GEAR-SEL)、指令脉冲禁止输入 (INH)、指令取反 (C-SIGN)
		控制输出		定位完成 (P-COIN)、定位接近 (P-NEAR)
		脉冲输入	脉冲频率	最高 500KHz
			脉冲形态	方向+脉冲 (正逻辑)、CW/CCW、正交编码
			电子齿轮比	0.01~100 范围
			脉冲滤波	一阶低通滤波或平滑滤波器
		脉冲输出		差分正交编码 A、B、Z 输出，一圈脉冲数可设置或分子分母形式设置
		转矩限制		可设定正、反转矩限制
		转速限制		可设定正、反转速限制
	速	控制输入		零速箝位 (ZCLAMP)、指令取反 (C-SIGN)、

	度 模 式			转矩限制模拟量输入
		控制输出		速度一致 (V-COIN)、速度接近 (V-NEAR)
		指令 输入	模拟输入	-10V~+10V 模拟量输入
			内部指令	通过内部功能码设定转速
		软启动		可设定加、减速时间
		零速钳位		可根据零速钳位功能设置, 将电机转速钳制为零
		转矩限制		可设置转矩的限制值
	转 矩 模 式	控制输入		指令取反 (C-SIGN)、转速限制模拟量输入
		控制输出		转矩到达 (T-COIN)、速度受限 (V-LIMIT)
		指令 输入	模拟输入	-10V~+10V 模拟量输入
			内部指令	通过内部功能码设定转矩大小
		转速限制		转矩模式下, 限制此最大转速