

维控 IND3E 系列伺服驱动器（B 型）

特色功能：

EtherCAT 总线伺服驱动器，设备兼容性强。

根据用户需求，选择 220V 或 380V 供电。

双板设计结构，高低压电路分离，运行更稳定。

功率覆盖范围大，满足用户复杂多样的应用场景。

尺寸安装图：

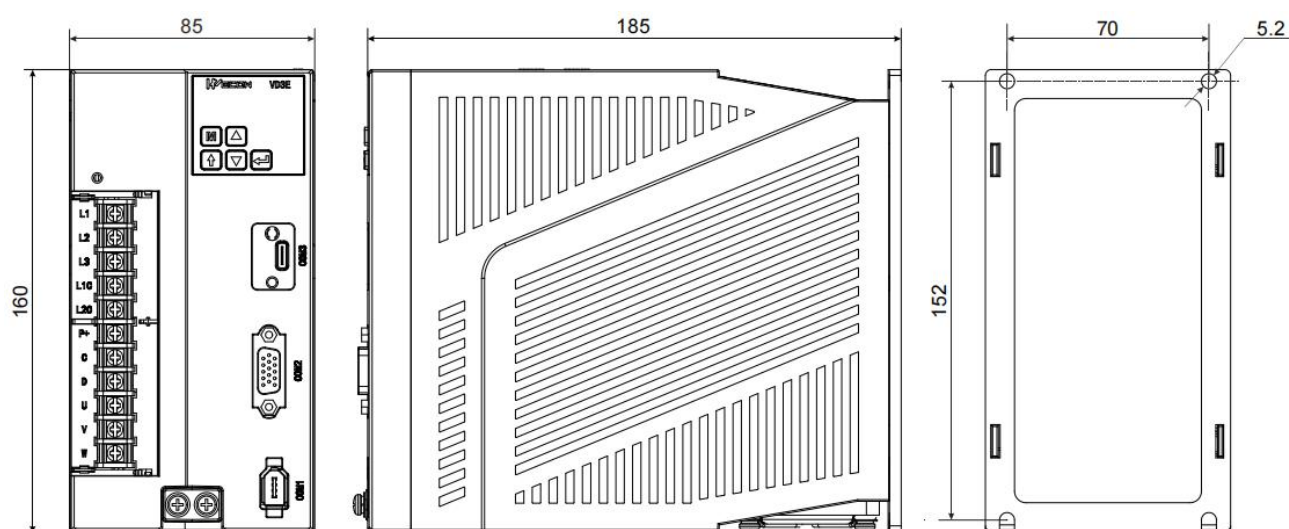


图 3-2 VD3E B 型伺服驱动器安装尺寸

产品参数表见下表：

型号	电源电压	最大电流
VD3E-016SA1G	220V	16A
VD3E-019SA1G	220V	19A
VD3E-021SA1G	220V	21A
VD3E-025SA1G	220V	25A
VD3E-030SA1G	220V	30A
VD3E-016TA1G	380V	16A
VD3E-019TA1G	380V	19A
VD3E-021TA1G	380V	21A

项目			IND3E(B 型)
基本规格	电源		220V/380V 供电
	控制方式		IGBT PWM 控制正弦波电流驱动
	编码器反馈		17bit/23bit 绝对值编码器
	控制信号输入		6 个 DI 输入，根据功能码配置选择输入功能
	控制信号输出		3 个 DO 输出，根据功能码配置选择输出功能
	通讯功能	上位机通讯	USB 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
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
	波形存储		波形采集频率 1K Hz,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 SDO 下载
	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)、紧急停机(E-STOP)
	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)、通信 INDO
EtherCAT 相关	EtherCAT 相关	通讯协议	EtherCAT 协议
		支持服务	CoE(PDO,SDO)
		同步方式	DC-分布式时钟
		物理层	100BASE-TX
		波特率	100 Mbit/s(100Base-TX)
		双工方式	全双工
		拓扑结构	环形、线形
		传输媒介	带屏蔽的超 5 类或更好网线
		传输距离	两节点间小于 100M(环境良好，线缆优良)
		帧长度	44 字节~1498 字节
		过度数据	单个以太网帧最大 1486 字节
		同步抖动	<1μs
		分布时钟	64 位
		EEPROM 容量	8k bit 初始化数据通过 EtherCAT 主站写入
	控制模式及性能	控制模式	CSP、HM
		同步周期	125μs