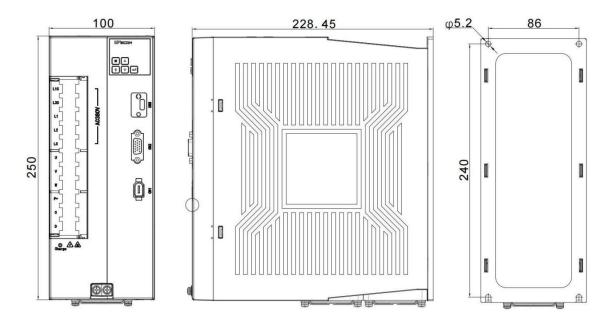
## 维控 IND3E 系列伺服驱动器 (C型)

## 特色功能:

EtherCAT 总线伺服驱动器,设备兼容性强 双板设计结构,高低压电路分离,运行更稳定。 380V 供电,带载功率大,满足用户复杂的应用场景。

## 尺寸安装图:



## 产品参数表见下表:

<b>型</b> 号	电源电压	最大电流	
VD3E-030TA1G	380V	30A	
VD3E-040TA1G	380 <b>V</b>	40A	
VD3E-050TA1G	380V	50A	

			IND3E(C 型)	
		电源	380V 供电	
基本规格	控		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	
			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	
		上位机通讯	数自整定等	
	制动电阻		内置制动电阻,支持外部制动电阻	
	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	
通用功能	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	
			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	
		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	
	EtherCAT	拓扑结构	环形、线形	
EtherCAT	相关	传输媒介	带屏蔽的超 5 类或更好网线	
相关		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	控制模式	CSP、HM	
	及性能	同步周期	125µs	