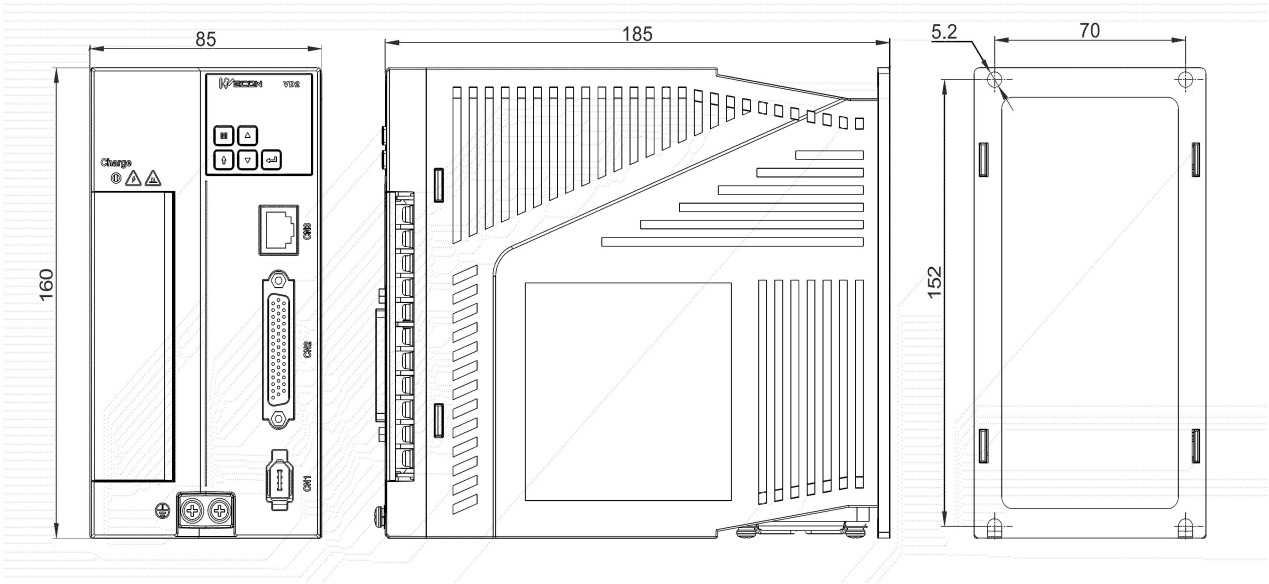


维控 IND2 系列伺服驱动器（B 型）

特色功能：

通用脉冲式伺服驱动器，功率覆盖范围广
多种控制模式，满足用户复杂多样化的应用场景。
部分机型支持高速 D0 输出、外部 PID 功能

尺寸安装图：



产品参数表见下表：

型号	电源电压	最大电流
VD2-016SA1G/H/R	220V	16A
VD2-019SA1G/H/R	220V	19A
VD2-021SA1G/H/R	220V	21A
VD2-025SA1G	220V	25A
VD2-030SA1G	220V	30A
VD2-016TA1G	380V	16A
VD2-019TA1G	380V	19A
VD2-021TA1G	380V	21A

型号/规格		IND2(B 型)
基本	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		2500 线增量式编码器；17bit、23bit 绝对值编码器
	控制信号输入		8 个 DI 输入
	控制信号输出		4 个 DO 输出
	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 or 差分输入
	脉冲反馈输出		A 差分输出；B 差分输出；Z 差分输出
	内部指令		支持 8 段内部速度指令；支持多段内部位置指令
	通讯功能		可同时支持 Modbus 通讯及上位机通讯 上位机通讯方式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	自动负载惯量识别、自动刚性等级参数自整定
		波形查看	可观察实时转速/转矩/位置偏差
		波形存储	最长可保存 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(INS PD1、INS PD2、INS PD3) 多段内部位置指令选择与使能(INPOS1、INPOS2、INPOS3、INPOS4、ENINPOS)
		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)、ABZ 脉冲输出反馈
	位置 模式	脉冲频率	最高 500K Hz
		脉冲形态	方向+脉冲；CW/CCW；正交编码
		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
	速度 模式	指令输入	-10V~+10V 模拟量输入；内部速度指令(8 段)
		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	指令输入	-10V~+10V 模拟量输入；内部转矩指令
		转矩到达	可灵活配置的转矩到达阈值及 DO 输出
		转速限制	灵活设置的转速限制