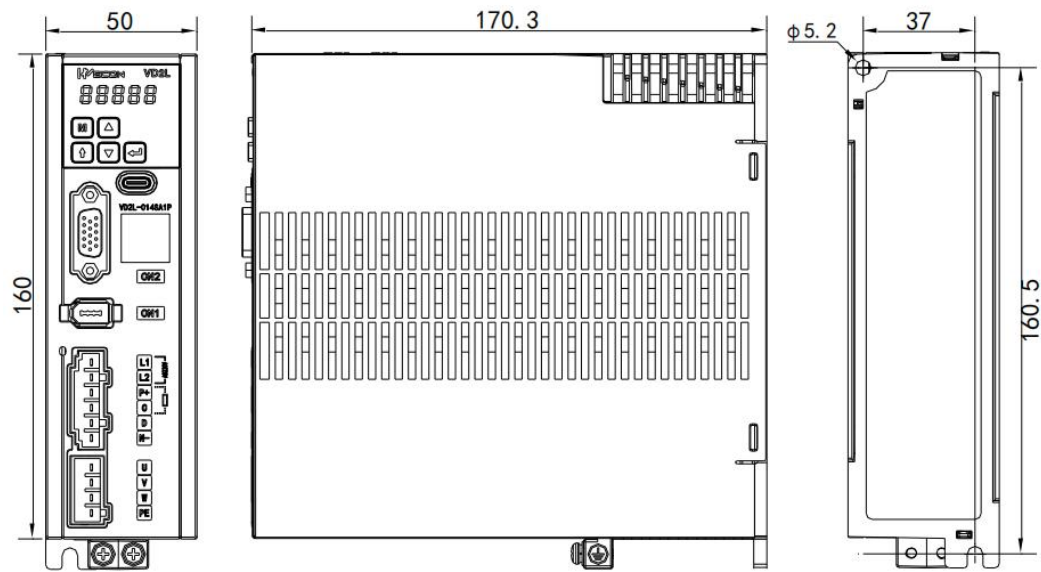


维控 IND2L 系列伺服驱动器

特色功能：

精简脉冲式伺服驱动器，满足一般定位控制的应用场景。
采用 Type-C 数据线作为调试线，通用性强，方便用户调试。
部分机型支持动态制动功能

尺寸安装图：



产品参数表见下表：

型号		电源电压	最大电流
VD2L-003SA1P		220V	3A
VD2L-010SA1P		220V	10A
VD2L-014SA1P/D		220V	14A

型号/规格		IND2L
基本规格	电源	220V 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		4 个 DI 输入
	控制信号输出		4 个 DO 输出
	脉冲分频输出		支持
	脉冲信号输入		集电极开路或差分输入
	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		可选支持 Modbus 通讯或上位机通讯
	制动电阻		750W 内置制动电阻; 400W 无内置; 均可以支持外部制动电阻。
功能 设置	通用 功能	自动参数整定	自动负载惯量识别
		混合模式	-
		高级控制算法	-
		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	-
		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
		动态制动	选配
		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) 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 信号输出
	位置 模式	脉冲频率	最高 500K Hz
		脉冲形态	方向+脉冲; 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	仅支持内部速度指令(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	仅支持内部转矩指令
		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