

维控 IND2L 系列伺服驱动器

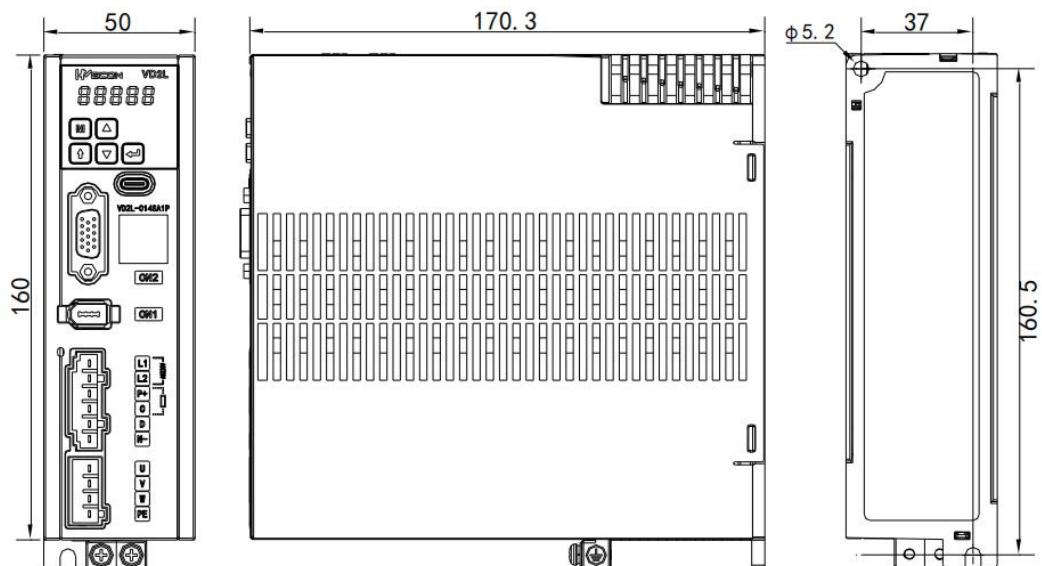
特色功能：

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) | |
| | | 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 |