

IND2 系列 (A 型)

伺服驱动器 (SERVO)

主要功能

通用脉冲式伺服驱动器，220V 供电。

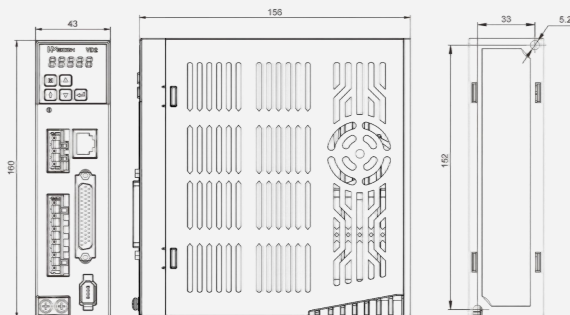
多种控制模式，满足用户复杂多样化的应用场景。

部分机型支持高速 DO 输出、外部 PID 功能

产品图



安装尺寸图



(单位: mm, 误差范围 $\pm 0.5\text{mm}$)

型号	电源电压	最大电流
IND2-010SA1G/H/R	220V	10A
IND2-014SA1G/H/R	220V	14A

型号/规格		IND2(A 型)	
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	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
	脉冲形态		方向+脉冲; CW/CCW; AB 相正交编码
	脉冲滤波		一阶低通滤波或平滑滤波器
	速度模式	脉冲输出	差分正交编码 A、B、Z 输出; 一圈脉冲数可设置或分子分母形式设置
		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
	转矩模式	转矩限制	可设置转矩的限制值
		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	

