

IND2 系列（B 型）

伺服驱动器（SERVO）

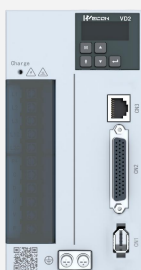
主要功能

通用脉冲式伺服驱动器，功率覆盖范围广。

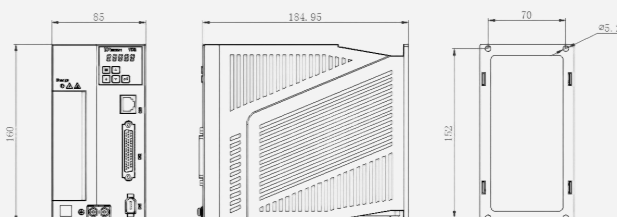
多种控制模式，满足用户复杂多样化的应用场景。

部分机型支持高速 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
IND2-016SA1G/H/R	220V	16A
IND2-019SA1G/H/R	220V	19A
IND2-021SA1G/H/R	220V	21A
IND2-025SA1G	220V	25A
IND2-030SA1G	220V	30A
IND2-016TA1G	380V	16A
IND2-019TA1G	380V	19A
IND2-021TA1G	380V	21A

型号/规格		IND2(B型)
基本规格	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。
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(IN POS1、IN POS2、IN POS3、IN POS4、EN IN POS)
	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；AB相正交编码
	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 一圈脉冲数可设置或分子分母形式设置
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

