

IND2L 系列

伺服驱动器 (SERVO)

主要功能

精简脉冲式伺服驱动器，满足一般定位控制的应用场景。

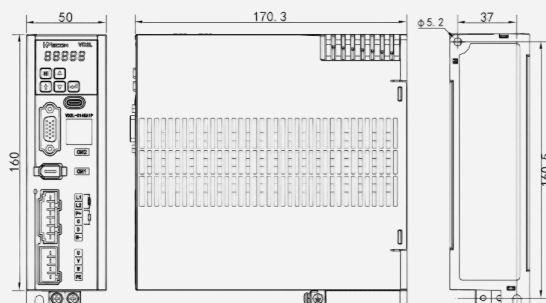
采用Type-C数据线作为调试线，通用性强，方便用户调试。

部分机型支持动态制动功能。

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
IND2L-003SA1P	220V	3A
IND2L-010SA1P	220V	10A
IND2L-014SA1P	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	14A及以上内置制动电阻；10A及以下无内置； 均可支持外部制动电阻。	
功能设置	通用功能	自动参数整定	-
		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	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
		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(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

