

IND3E 系列 (A 型)

伺服驱动器 (SERVO)

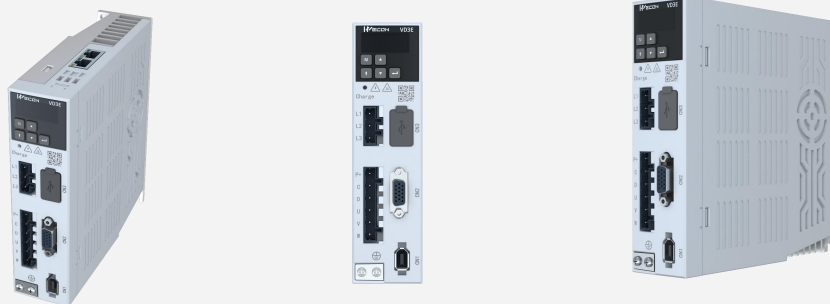
主要功能

EtherCAT总线伺服驱动器，设备兼容性强。

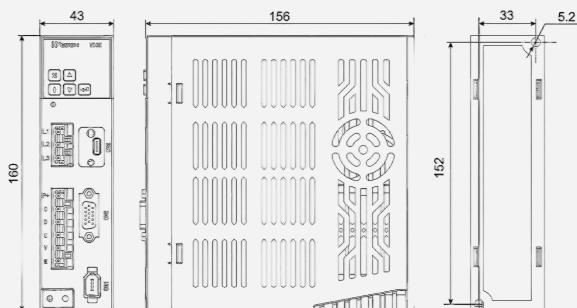
双板设计结构，高低压电路分离，运行更稳定。

多种控制模式，满足用户复杂多样化的应用场景。

产品图



安装尺寸图



(单位: mm, 误差范围±0.5mm)

型号	电源电压	最大电流
IND3E-010SA1G/H/R	220V	10A
IND3E-014SA1G/H/R	220V	14A

型号/规格			IND3E(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		17bit/23bit绝对值编码器
	控制信号输入		6个DI输入，根据功能码配置选择输入功能
	控制信号输出		3个DO输出，根据功能码配置选择输出功能
	通讯功能	上位机通讯	USB接口。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
通用功能	自动参数整定		可通过上位机配合进行自动负载惯量识别和自动刚性等级，参数自整定
	波形查看		可通过上位机观察实时转速/转矩/位置偏差等数据的波形
	波形存储		波形采集频率1K Hz,最长可以保存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SDO下载
	振动抑制		可以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		故障与警告清除(A-CLR)、正转驱动禁止(POT) 反转驱动禁止(NOT)、紧急停机(E-STOP)
EtherCAT相关	EtherCAT相关	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)、通信VDO
		通讯协议	EtherCAT协议
		支持服务	CoE(PDO,SDO)
		同步方式	DC-分布式时钟
		物理层	100BASE-TX
		波特率	100 Mbit/s(100Base-TX)
		双工方式	全双工
		拓扑结构	环形、线形
		传输媒介	带屏蔽的超5类或更好网线
		传输距离	两节点间小于100M(环境良好，线缆优良)
		帧长度	44字节~1498字节
		过度数据	单个以太网帧最大1486字节
		同步抖动	<1μs
		分布时钟	64位
		EEPROM容量	8k bit初始化数据通过EtherCAT主站写入
	控制模式及性能	控制模式	CSP、HM、CSV、CST、PT
		同步周期	125μs

福建富昌维控电子科技股份有限公司