

IND3E 系列（C 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。

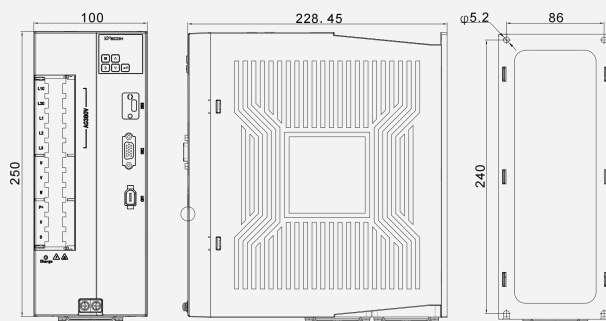
双板设计结构，高低压电路分离，运行更稳定。

380V供电，带载功率大，满足用户复杂的应用场景。

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-030TA1G	380V	30A
IND3E-040TA1G	380V	40A
IND3E-050TA1G	380V	50A

型号/规格			IND3E(C型)
基本规格	电源		380V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
通用功能	制动电阻		内置制动电阻，支持外部制动电阻
	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)
	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
EtherCAT 相关	EtherCAT 相关	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	

