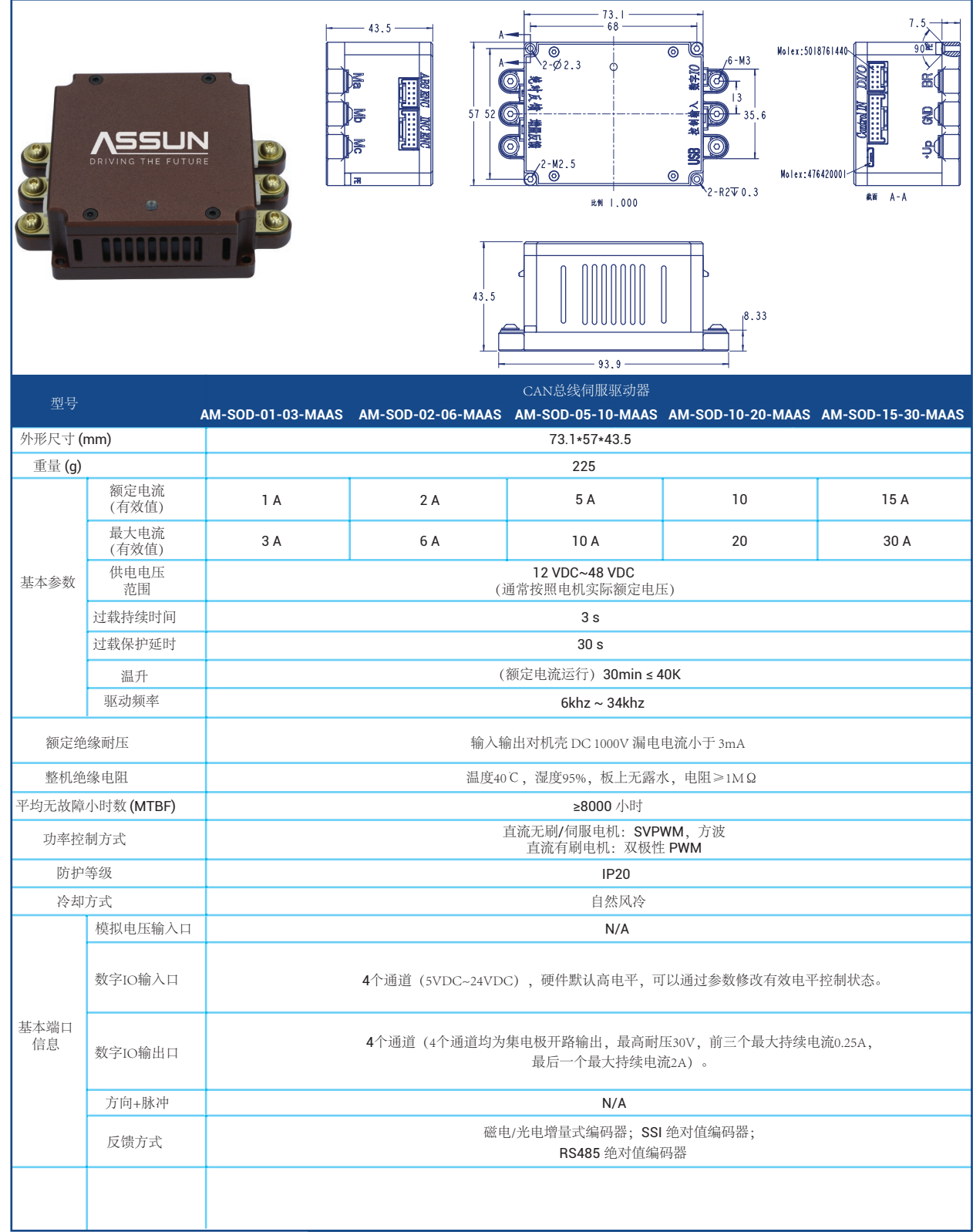


CAN总线型伺服驱动器



联系销售人员或访问我司网站www.assunmotor.com.cn来获取此电子版样本册。

CAN总线型伺服驱动器

型号		CAN 总线型伺服驱动器	
基本功能	工作模式		位置环/速度环/力矩环
	上电就绪时间		上电后无故障3S内驱动器准备就绪
	硬件保护	欠压	9.5v
		过压	75v
		过流	超过内部限定值
		过热	85℃ 报警停机
		功率开关	内部支持功率电开关
	软件保护	故障锁定	检测出故障会减速停机，并锁定故障
		超载	实时监测电流是否持续超过最大电流设定，默认10S后故障报警
		过流	实时监测电流瞬间波动值，超过内部设定的值将会立即切断电机输出
		超差	电流或者速度超差保护
	数字 IO	输入	根据需求可以通过修改参数复用如下功能： 伺服启动，零速箝位，紧急停机，原点信号，正限位，负限位等
		输出	根据需求可以通过修改参数复用如下功能： 电源欠压，位置异常，霍尔错误（反馈异常），过流，超载， IGBT故障，驱动器过热，电流超差，速度超差，电源过压，伺服就绪， 伺服运行，零速到达，目标速度到达，目标位置到达，制动输出，原点回复完成， 错误报警，反向堵转，正向堵转，反向指示
	通讯接口	USB	一般用于调试（也支持接收上位机控制）
		CAN	CANOPEN 301 + DS402（默认节点id: 0×08，500kbps）
		RS422/485	MODBUS RS422/485（ASCII/RTU）（默认节点id: 0×08，57600bps,8,1,N,N.）
		传输距离	≥100米
电流控制	阶跃相应		上升时间 ≤ 1.5ms; 超调量 ≤ 5%; 震荡次数 ≤ 2 次
	电流环		≥1KHz
	速度限制		参数限制
速度控制	速度反馈原件		根据编码器而定
	编码器供电电源		+5V±2% / 500mA
	调速比		≥3000 : 1
	阶跃相应		上升时间 ≤ 40ms; 超调量≤15%; 震荡次数≤2.5次
	正选频带响应		≥500Hz
	静差率		≤0.4%（转速 1000RPM, 额定转矩）
	转速波动率		≤0.6%
	线性度		≤0.45%
位置控制	最大输入脉冲频率		N/A
	脉冲指令模式		N/A
	指令控制模式		RS422/455 Modbus 通讯；CAN总线控制
	电子齿轮比		电子齿轮 N/M, N: 1~65535, M: 1~65535 (参数设置)
	转矩限制		(参数设置)
环境要求	运行温度		-30℃+60℃
	储存温度		-30℃+65℃
	相对湿度		0%~90%RH（不结露）
	震动检测要求		频率：5Hz to 25Hz, 振幅 1.6mm, 25Hz 到 200Hz, 加速 1.2g, 持续30分钟

联系销售人员或访问我司网站www.assunmotor.com.cn来获取此电子版样本册。