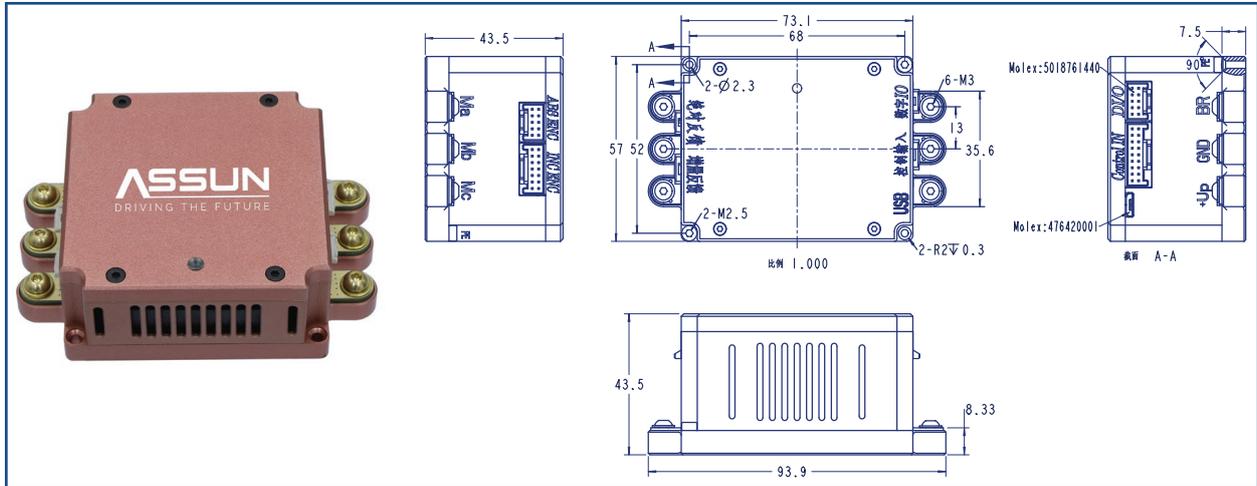


传统控制型伺服驱动器



		伺服驱动器 (传统型)				
型号		AM-SOE-01-03-MAAS	AM-SOE-02-06-MAAS	AM-SOE-05-10-MAAS	AM-SOE-10-20-MAAS	AM-SOE-15-30-MAAS
外形尺寸 (mm)		73.1*57*43.5				
重量 (g)		225				
基本参数	额定电流 (有效值)	1 A	2 A	5 A	10	15 A
	最大电流 (有效值)	3 A	6 A	10 A	20	30 A
	供电电压范围	12 VDC~48 VDC (通常按照电机实际额定电压)				
	过载持续时间	3 s				
	过载保护延时	30 s				
	温升	(额定电流运行) 30min ≤ 40K				
	驱动频率	6khz ~ 34khz				
额定绝缘耐压		输入输出对机壳 DC 1000V 漏电流小于 3mA				
整机绝缘电阻		温度40℃, 湿度95%, 板上无露水, 电阻 ≥ 1MΩ				
平均无故障小时数 (MTBF)		≥8000 小时				
功率控制方式		直流无刷/伺服电机: SVPWM, 方波 直流有刷电机: 双极性 PWM				
防护等级		IP20				
冷却方式		自然风冷				
基本端口信息	模拟电压输入口	2 通道 (±10V)				
	数字IO输入口	4个通道 (5VDC~24VDC), 硬件默认高电平, 可以通过参数修改有效电平控制状态。				
	数字IO输出口	4个通道 (4个通道均为集电极开路输出, 最高耐压30V, 前三个最大持续电流0.25A, 最后一个最大持续电流2A)。				
	方向+脉冲	一组方向 (差分) + 脉冲 (差分); 非差分接口				
	反馈方式	磁电/光电增量式编码器; SSI 绝对值编码器; RS485 绝对值编码器				

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。

传统控制型伺服驱动器

型号	伺服驱动器（传统型）		
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°C 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	N/A
		RS422/485	N/A
传输距离		N/A	
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	数字隔离方式 500K (1米长线)	
	脉冲指令模式	AB脉冲：方向+脉冲	
	指令控制模式	外部脉冲控制，模拟量输入	
	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°C+60°C	
	储存温度	-30°C+65°C	
	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。

网址：www.assunmotor.com.cn 邮箱：info@assunmotor.com.cn