

# 交流伺服系统总型录

● 单轴交流伺服系统

● 多轴交流伺服系统

30W-22kW

EtherCAT®

PROFINET®

CANopen

RS485

脉冲指令





# 公司简介

雷赛智能(SZ.002979)是智能装备运动控制领域的世界知名品牌和行业领军企业

自1997年成立以来,雷赛智能一直以“聚焦客户关注的挑战和压力、提供有竞争力的运动控制产品与解决方案,持续为客户创造最大价值”为企业使命,以“成就客户、共创共赢”为企业经营理念,聚焦于伺服电机驱动系统、步进电机驱动系统、运动控制PLC、运动控制卡及人形机器人核心部件等系列精品的研发、生产、销售和服务,并通过锲而不舍、点点滴滴的持续努力来成就客户梦想和实现共同成长。

经过二十多年如一日的产品创新、市场开拓和应用服务,雷赛已成为全球产销规模领先的运动控制产品和解决方案提供商。由于雷赛产品兼具稳定可靠和性能优越的双重优势,在电子、半导体、机器人、新能源、物流、机床、包装印刷等行业获得上万家优秀设备厂家的长期使用,且远销美国、德国、印度等60多个国家。

## 关于雷赛

1<sup>st</sup>

中国运动控制领军企业

28年

专注运动控制行业

300+

全球经销伙伴

20000+

家优秀设备客户

3000万+

轴在各行各业的成熟应用

实现「稳定可靠」的品牌承诺

20000 +  
优秀设备客户

3000 万+  
轴伺服与步进系统



# 目录

单轴交流伺服驱动器	高端型 L8系列	产品系列	L8EC系列	L8P系列	L8EC-L系列	L8P-L系列
		外观	EtherCAT总线高端型 	脉冲高端型 	EtherCAT总线直驱高端型 	脉冲直驱高端型 
		页码	<a href="#">P32-P36</a>	<a href="#">P37-P41</a>	<a href="#">P42-P44</a>	<a href="#">P45-P47</a>
全球通用型 L7系列		L7N-S系列		L7P系列	L7P/N大功率系列	
		外观	EtherCAT总线全球通用型 	脉冲全球通用型 	大功率全球通用型 	
		页码	<a href="#">P50-P53</a>	<a href="#">P54-P58</a>	<a href="#">P59-P62</a>	
标准型 L6系列		产品系列	L7PN系列	L7EC-L系列	L7-L系列	
		外观	PROFINET总线全球通用型 	EtherCAT总线直驱全球通用型 	脉冲直驱全球通用型 	
		页码	<a href="#">P63-P66</a>	<a href="#">P67-P68</a>	<a href="#">P69-P71</a>	
经济型 L5系列		产品系列	L6N-S系列	L6P-S系列	L6CAN系列	L6EC-L系列
		外观	EtherCAT总线标准型 	脉冲标准型 	CANopen总线标准型 	EtherCAT总线直驱标准型 
		页码	<a href="#">P74-P78</a>	<a href="#">P79-P83</a>	<a href="#">P84-P87</a>	<a href="#">P88-P90</a>
简易型 L3系列		产品系列	L5N系列	L5P-S系列		
		外观	EtherCAT总线经济型 	脉冲经济型 		
		页码	<a href="#">P93-P95</a>	<a href="#">P96-P98</a>		
简易型 L3系列		产品系列	L3N系列	L3P系列	L3C系列	
		外观	EtherCAT总线简易型 	脉冲简易型 (DB44端子) 	脉冲简易型(单排锁螺丝端子) 	
		页码	<a href="#">P101-P103</a>	<a href="#">P104-P106</a>	<a href="#">P107-P109</a>	

<b>多轴交流伺服驱动器</b>	<b>多轴 全球通用型 L7系列</b>	<b>产品系列</b>	<b>4LF7EC系列</b>	<b>6LF7EC系列</b>	
		<b>外观</b>	四轴EtherCAT总线型 	六轴EtherCAT总线型 	
		<b>页码</b>	<b>P112-P114</b>	<b>P115-P117</b>	
	<b>双轴 标准型 2L6系列</b>	<b>产品系列</b>	<b>2L6EC系列</b>	<b>2L6P系列</b>	
		<b>外观</b>	双轴EtherCAT总线标准型 	双轴脉冲标准型 	
		<b>页码</b>	<b>P118-P120</b>	<b>P121-P123</b>	
	<b>双轴 经济型 2L5系列</b>	<b>产品系列</b>	<b>2L5EC系列</b>	<b>2L5P系列</b>	
		<b>外观</b>	双轴EtherCAT总线经济型 	双轴脉冲经济型 	
		<b>页码</b>	<b>P124-P126</b>	<b>P127-P129</b>	
<b>交流伺服电机</b>	<b>产品系列</b>	<b>M7系列</b>	<b>M6系列</b>	<b>M5系列</b>	<b>M3系列</b>
		<b>外观</b>	全球通用型 	标准型 	经济型 
	<b>页码</b>	<b>P211-P218</b>	<b>P219-P222</b>	<b>P223-P226</b>	<b>P227-P228</b>
	<b>产品系列</b>	<b>ACM2系列</b>	<b>ACM1系列</b>	<b>ACM0系列</b>	<b>ACM2M系列</b>
		<b>外观</b>	通用型 	基本型 	经济型 
	<b>页码</b>	<b>P230-P238</b>	<b>P239-P242</b>	<b>P243-P246</b>	<b>P247-P250</b>

# 资质认证



- 国家级高新技术企业
- 中国产学研合作创新奖
- 博士后创新实践基地
- 中国企业家新纪录
- 深圳市品牌百强企业
- 国内步进驱动领域第一品牌
- TQM先进管理体系认证
- 国家级专精特新“小巨人”企业
- 第二十三届中国专利优秀奖
- 国家知识产权优势企业
- 广东省制造业单项冠军产品
- 深圳市制造业单项冠军产品
- 广东省智能装备运动控制系统工程技术研究中心
- 深圳智能装备运动控制与应用技术工程实验室

# 典型客户



我们致力于及时为客户提供更智能、更精准、更可靠的整套产品解决方案



广泛应用于半导体、3C电子、新能源、特种机床、物流AGV、包装等行业



与国内外众多知名高校、科研机构等建立广泛合作，产、学、研联合发展

## 3C 电子



## 光 伏



## 半 导 体



## 锂 电



## 特 种 机 床



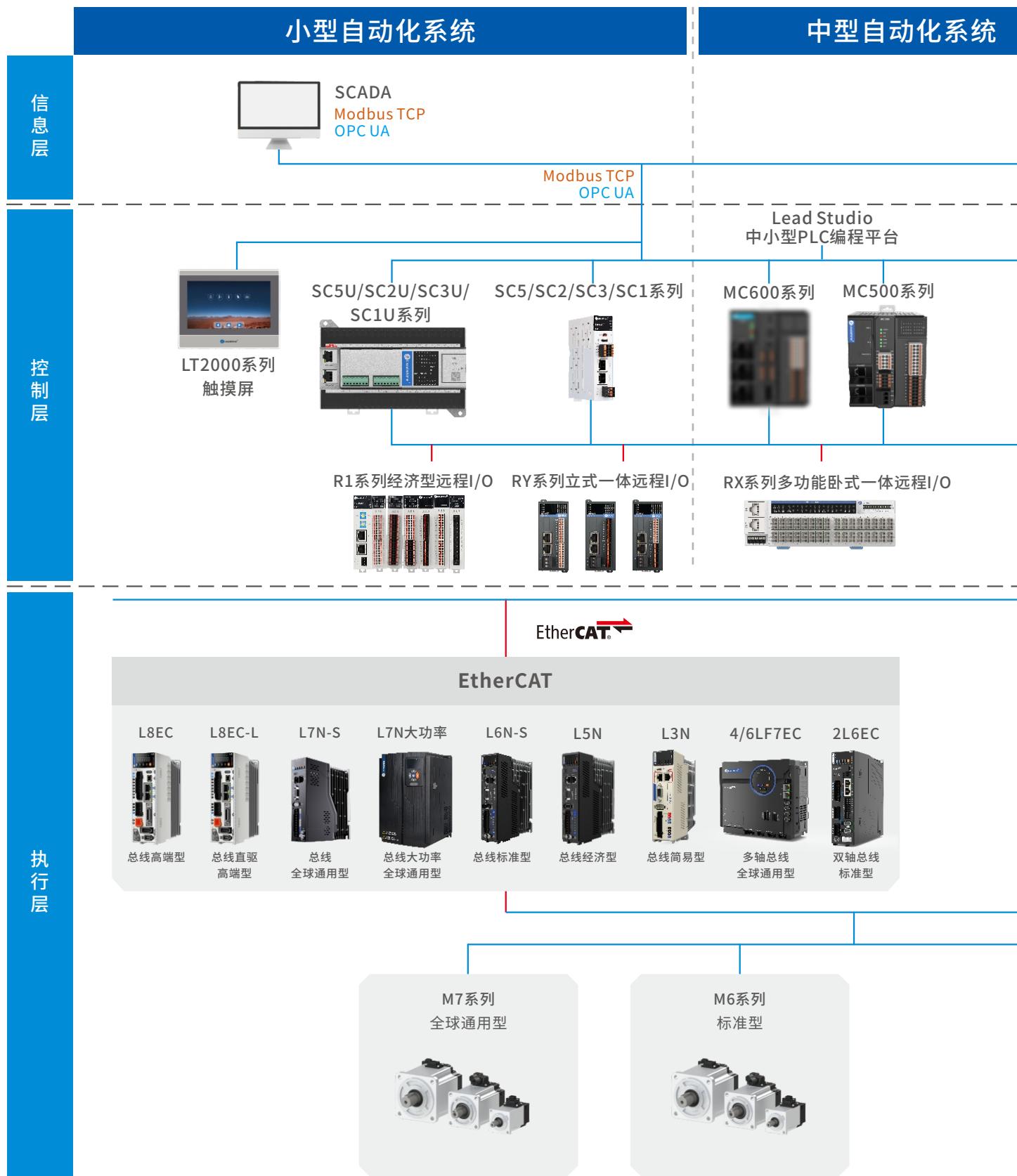
## 物 流



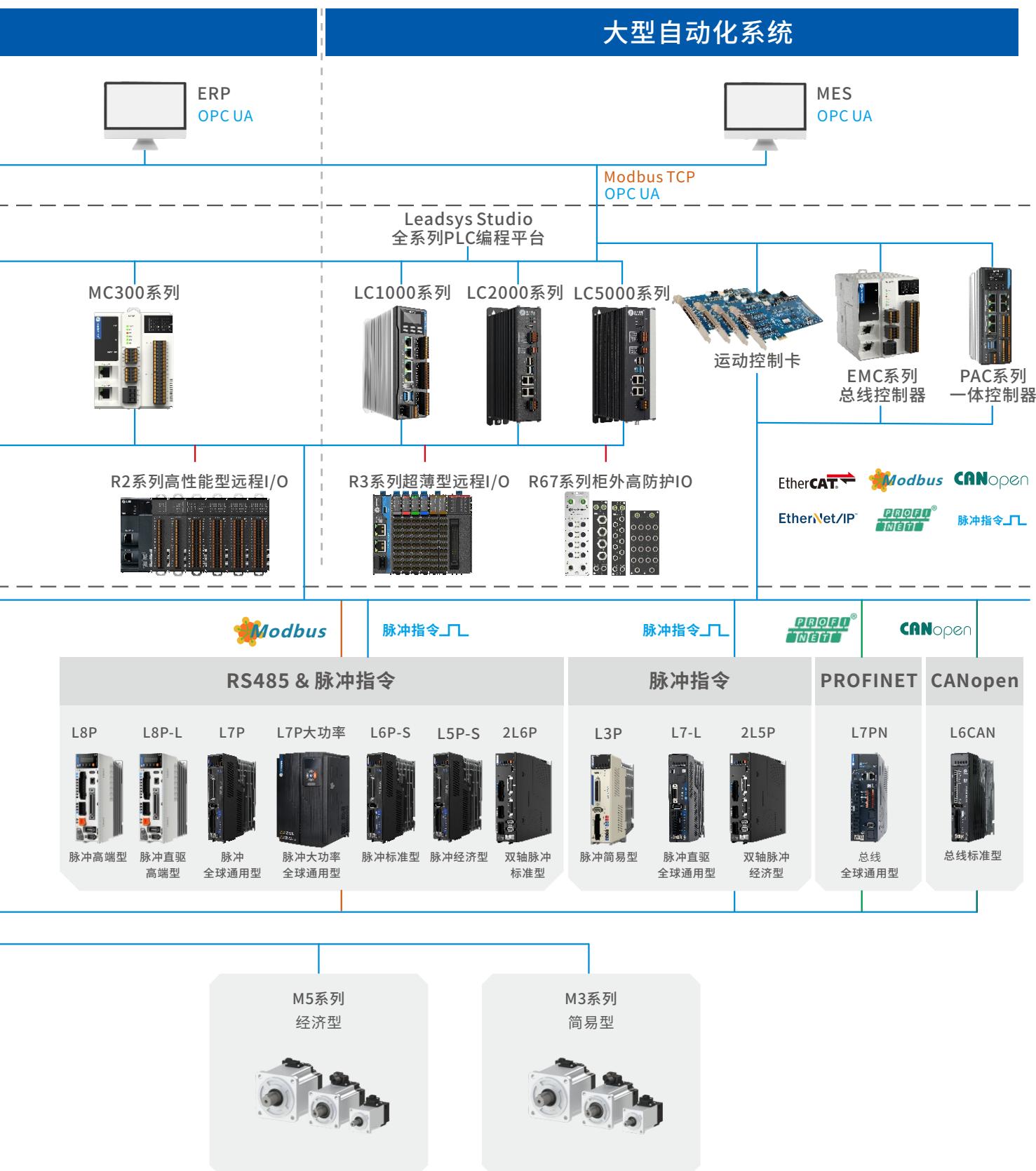
## 知名高校、科研机构



# 雷赛运动控制综合解决方案，与您共创

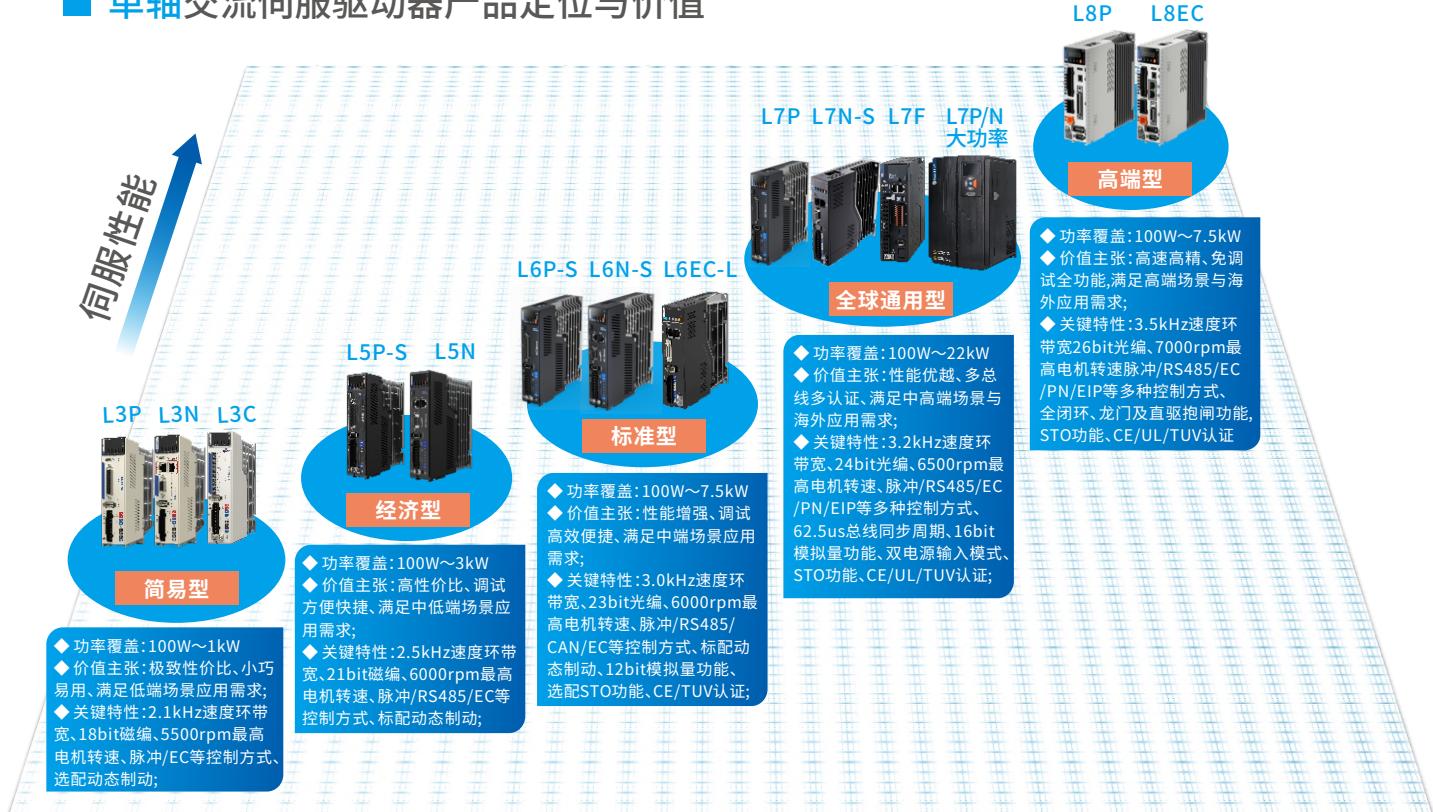


# 全新的价值！



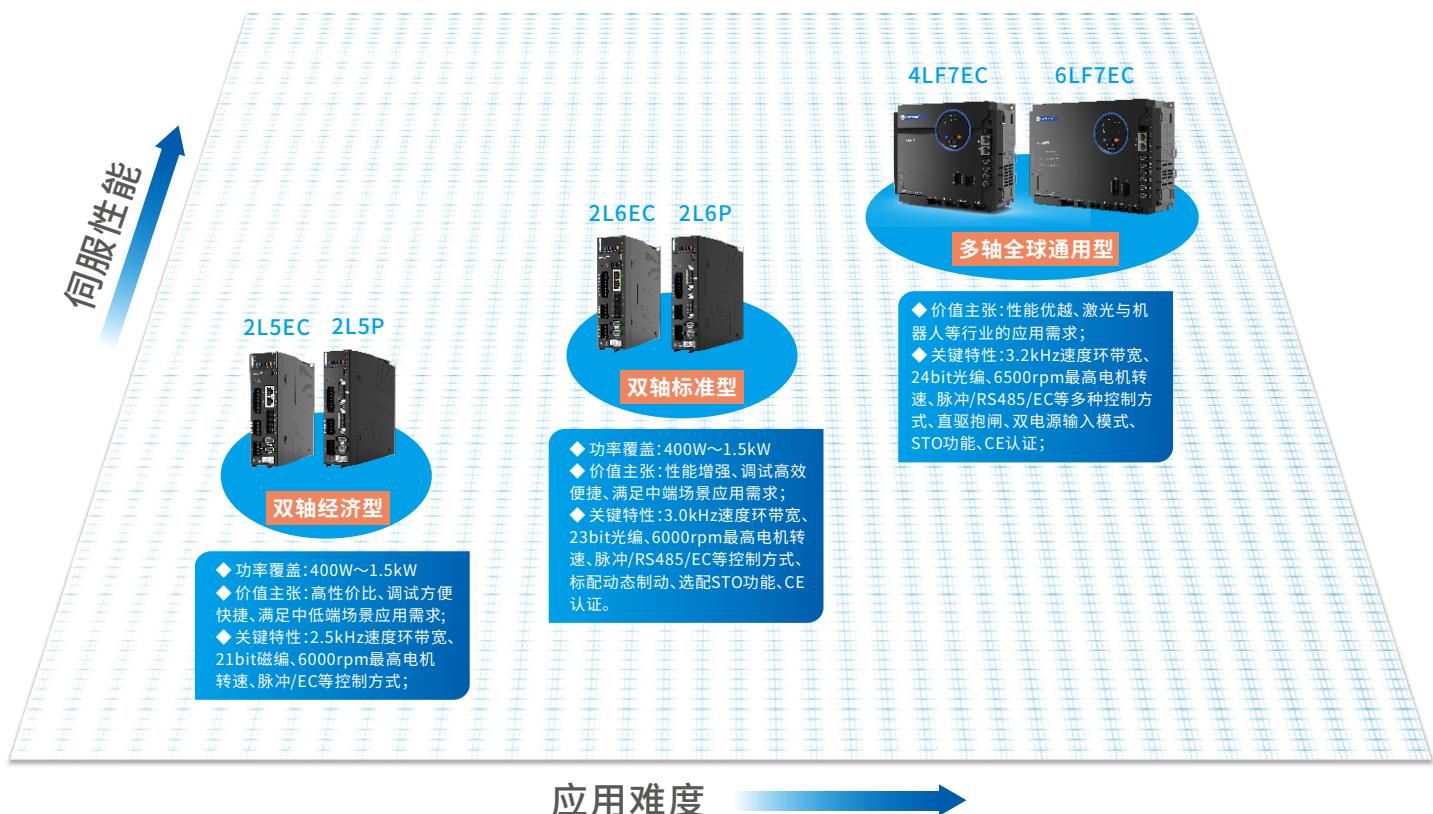
# 雷赛交流伺服系统家族阵容

## ■ 单轴交流伺服驱动器产品定位与价值



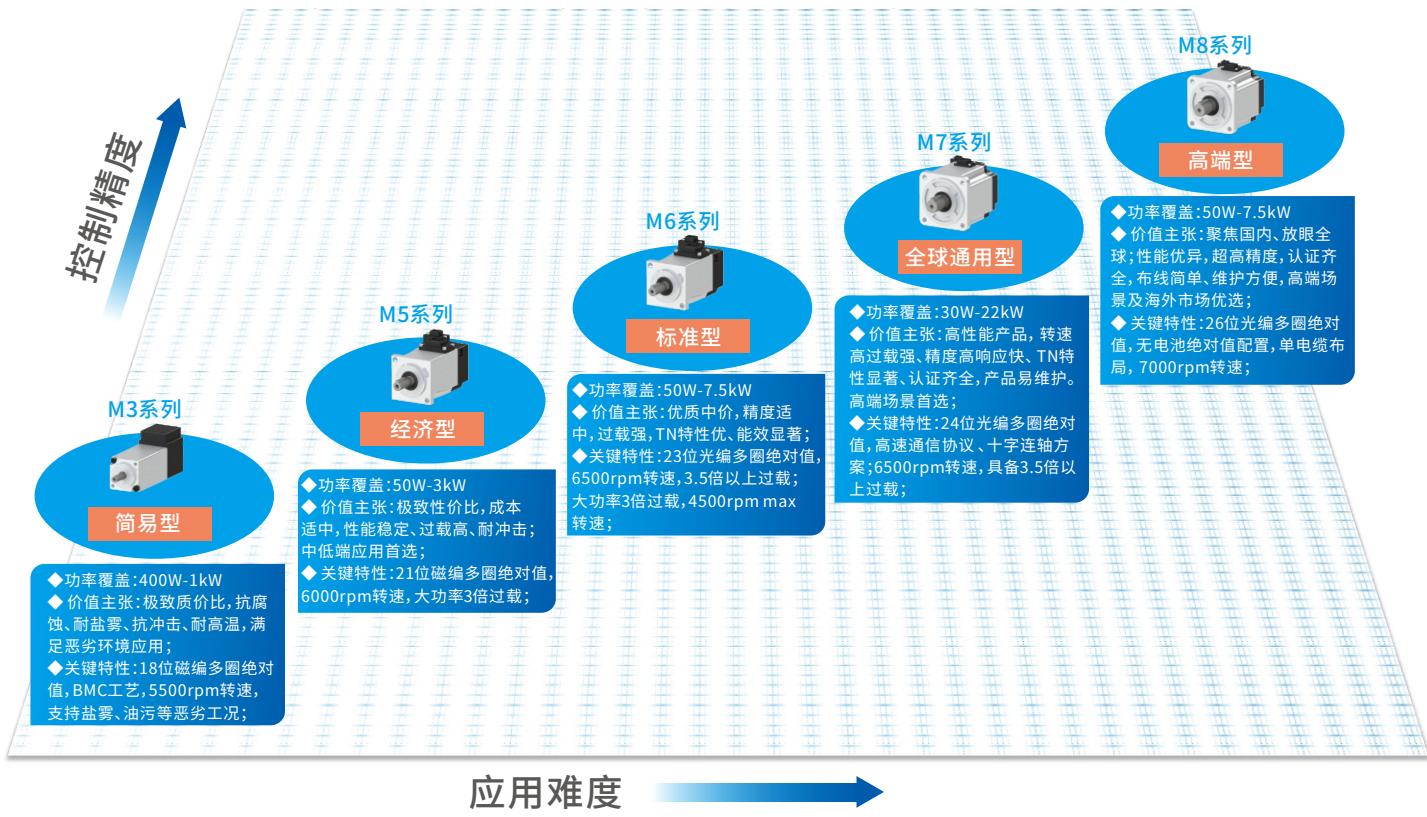
应用难度

## ■ 多轴交流伺服驱动器产品定位与价值

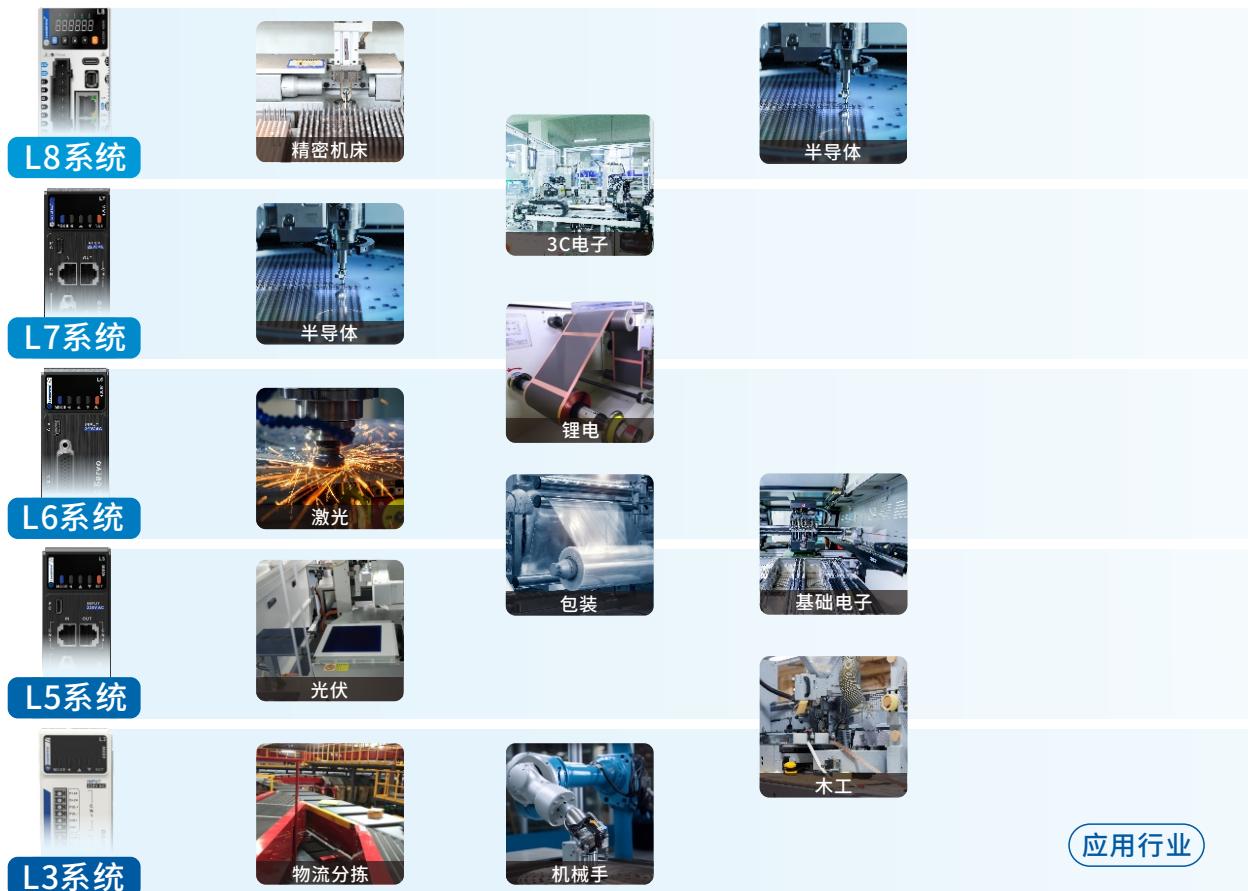


应用难度

## ■ 交流伺服电机产品定位与价值



## ■ 交流伺服系统目标市场定位



## 交流伺服驱动器功能配置关系表

系列		产品类型	驱动器型号	IO接口插头类型	通信方式	脉冲输入	数字量
单轴	高端型 L8系列	脉冲标准版	L8P-***	SCSI-50P	RS485	√	10路DI+6路DO
		脉冲全功能版	L8P-***F	SCSI-50P	RS485	√	10路DI+6路DO
		脉冲直驱	L8P-L***	SCSI-50P	RS485	√	10路DI+6路DO
		EC总线标准版	L8EC-***	SCSI-26P	EtherCAT	—	—
		EC总线全功能版	L8EC-***F	SCSI-26P	EtherCAT	—	8路DI+3路DO
		EC总线直驱	L8EC-L***	SCSI-26P	EtherCAT	—	8路DI+3路DO
	全球 通用型 L7系列	脉冲通用型	L7P-***	DB44	RS485	√	8路DI+5路DO
		脉冲直驱	L7-L***	SCSI-26P	—	√	6路DI+4路DO
		脉冲大功率	L7P-*K*T	DB44	RS485	√	8路DI+5路DO
		EC总线增强版	L7N-***S	DB15	EtherCAT	—	6路DI+3路DO
		EC总线大功率	L7N-*K*T	DB44	EtherCAT	—	8路DI+5路DO
		EC总线直驱	L7EC-L***	SCSI-26P	EtherCAT	√	6路DI+4路DO
		PN总线通用型	L7PN-***	双排压簧	PROFINET	—	6路DI+3路DO
	标准型 L6系列	脉冲标准型	L6P-***S	DB44	RS485	√	8路DI+5路DO
		EC总线标准型	L6N-***S	DB15	EtherCAT	—	6路DI+3路DO
		CAN总线标准型	L6CAN-***	单排锁螺丝	CANopen	—	4路DI+3路DO
		脉冲+EC总线直驱	L6EC-L***	SCSI-26P	EtherCAT	√	6路DI+4路DO
	经济型 L5系列	脉冲经济型	L5P-***S	DB44	RS485	√	8路DI+5路DO
		EC总线经济型	L5N-***	DB15	EtherCAT	—	6路DI+3路DO
	简易型 L3系列	脉冲简易型	L3P-***	DB44	—	√	6路DI+4路DO
		EC总线简易型	L3N-***	DB15	EtherCAT	—	5路DI+3路DO
		脉冲简易型	L3C-***	单排锁螺丝	—	√	4路DI+3路DO
多轴	全球通用型 4L7/6L7系列	四轴一体总线型	4LF7EC-****	双排压簧	EtherCAT	—	4路DI+2路DO
		六轴一体总线型	6LF7EC-****	双排压簧	EtherCAT	—	6路DI+3路DO
	标准型 2L6系列	双轴EC总线标准型	2L6EC-****	双排压簧	EtherCAT	—	8路DI+4路DO
		双轴脉冲标准型	2L6P-****	DB26	RS485	√	5路DI+3路DO
	经济型 2L5系列	双轴EC总线经济型	2L5EC-****	双排压簧	EtherCAT	—	8路DI+4路DO
		双轴脉冲经济型	2L5P-****	DB26	—	√	5路DI+3路DO

— : 不支持    √ : 支持

	模拟量	STO	分频输出	直驱刹车	第二编码器	龙门同步	动态制动
	3路AI+2路AO	—	√	√	—	—	√
	3路AI+2路AO	√	√	√	√	√	√
	3路AI+2路AO	√	√	√	—	√	√
	—	—	√	√	—	—	√
	2路AI+2路AO	√	√	√	√	√	√
	2路AI+2路AO	√	√	√	—	√	√
	2路AI+1路AO	—	√	—	—	—	√
	—	—	√	—	—	—	√
	4路AI+2路AO	√	√	√	√	√	—
	—	√	√	—	—	—	√
	—	√	√	√	√	√	—
	—	√	√	—	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	√
	—	—	√	—	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	√	—	√	—	—	√
	—	√	—	√	—	—	√
	—	—	—	—	—	—	√
	—	—	√	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—
	—	—	—	—	—	—	—

# 交流伺服电机一览

输出功率	M3系列				M5系列				M6系列			
	简易型				经济型				标准型			
	M3	转子惯量	额定力矩	额定转速	M5		转子惯量	额定力矩	额定转速	M6		转子惯量
	220V	$\text{kgm}^2 \times 10^{-4}$	N·m	rpm	220V	380V	$\text{kgm}^2 \times 10^{-4}$	N·m	rpm	220V	380V	$\text{kgm}^2 \times 10^{-4}$
33W												
50W					□40		0.036 [0.046]	0.16	3000 (6000)	□40		0.036 [0.046]
100W					□40		0.062 [0.072]	0.32	3000 (6000)	□40		0.062 [0.072]
200W					□60		0.28 [0.3]	0.64	3000 (6000)	□60		0.28 [0.3]
400W	□60	0.56 [0.58]	1.27	3000 [5500]	□60		0.56 [0.58]	1.27	3000 (6000)	□60		0.56 [0.58]
600W												
750W	□80	1.5 [1.65]	2.39	3000 [5500]	□80		1.5 [1.65]	2.39	3000 (6000)	□80		1.5 [1.65]
850W					□130	□130	12.5 [14.8]	5.39	1500 (4500)	□130	□130	12.5 [14.8]
1kW	□80	2 [2.15]	3.19	3000 [5500]	□80		2 [2.15]	3.19	3000 (6000)	□80		2 [2.15]
1.3kW					□130	□130	18.7 [21]	8.34	1500 (4500)	□130	□130	18.7 [21]
1.5kW												
1.8kW	(表的识别方法)				□130	□130	24.6 [26.9]	11.5	1500 (4500)	□130	□130	24.6 [26.9]
2kW	法兰											
2.5kW												
2.9kW						□180	47.6 [55.8]	18.6	1500 (3000)	□180	47.6 [55.8]	
3kW						□130	38.6 [39.8]	16.55	1200 (3000)	□130	38.6 [39.8]	
4kW												
4.4kW					□180	71.4 [79.6]	28.4	1500 (3000)		□180	71.4 [79.6]	
5kW												
5.5kW					□180	95.8 [103.5]	35	1500 (3000)		□180	95.8 [103.5]	
7.5kW					□180	143.4 [151.1]	48	1500 (3000)		□180	143.4 [151.1]	
11kW												
15kW												
18.5kW												
22kW												

注: ① 上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值;

② 虚线部分为待开发机型。

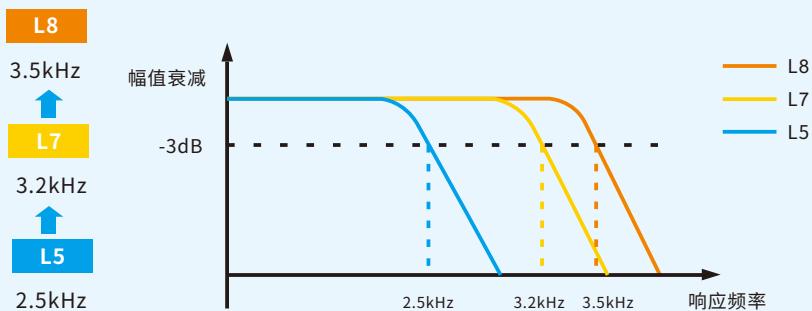


# 交流伺服驱动器及电机产品特点

## L8系列特点

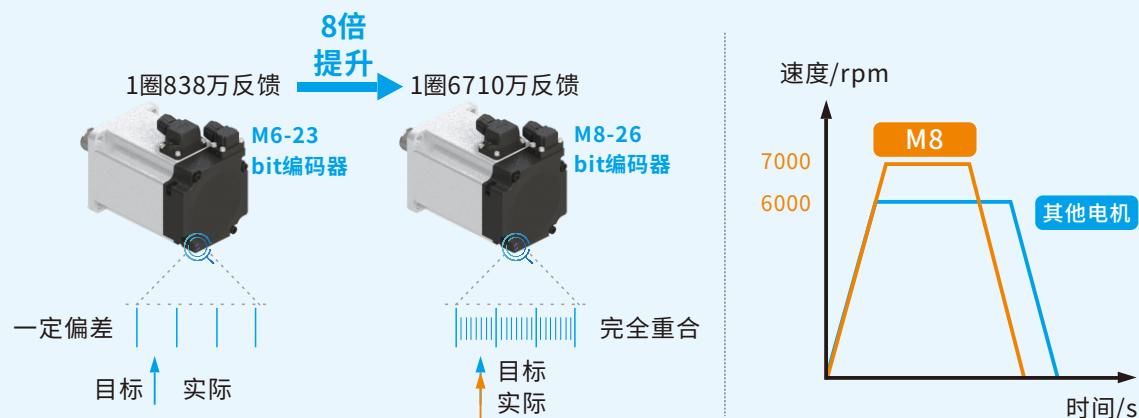
### 业界领先算法

响应频率3.5kHz, 达到国际主流产品水平, 设备响应速度更快、更精准。



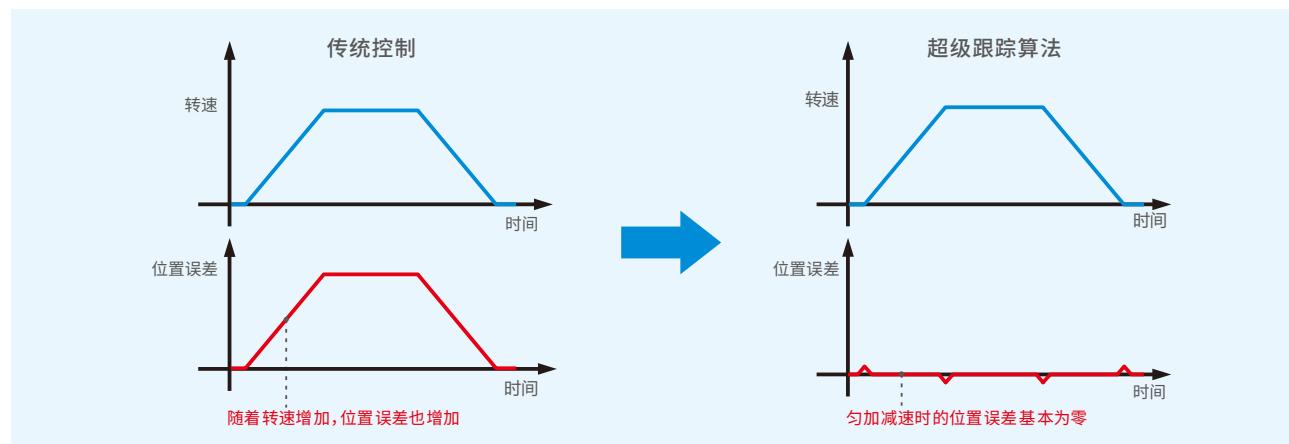
### 高速高精电机

编码器分辨率提升至26位, 设备的定位精度更高, 最高转速可达7000rpm, 在相同路径下动作时间更短, 提升设备产能。



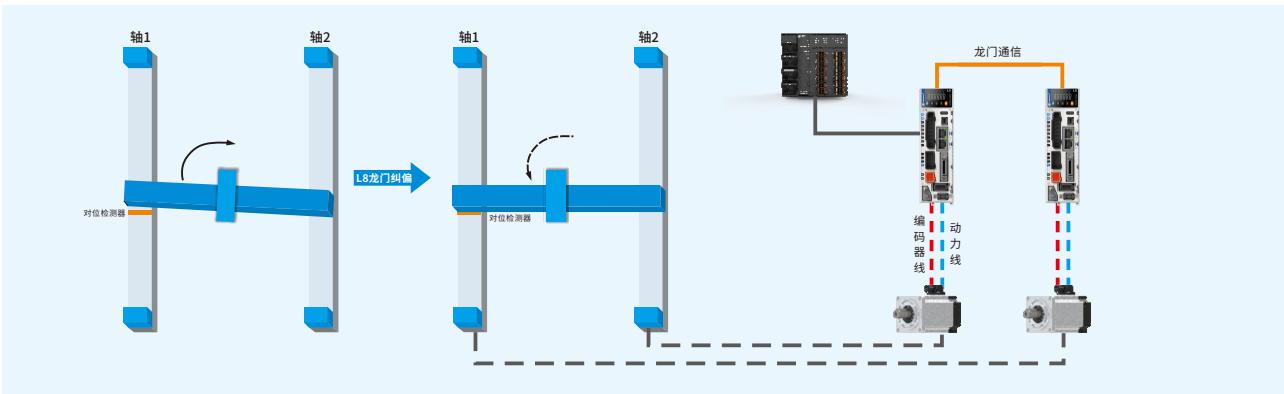
### 超级跟踪算法

内置超级跟踪算法, 跟踪误差基本为零, 提高设备轨迹加工精度, 缩短整定时间。



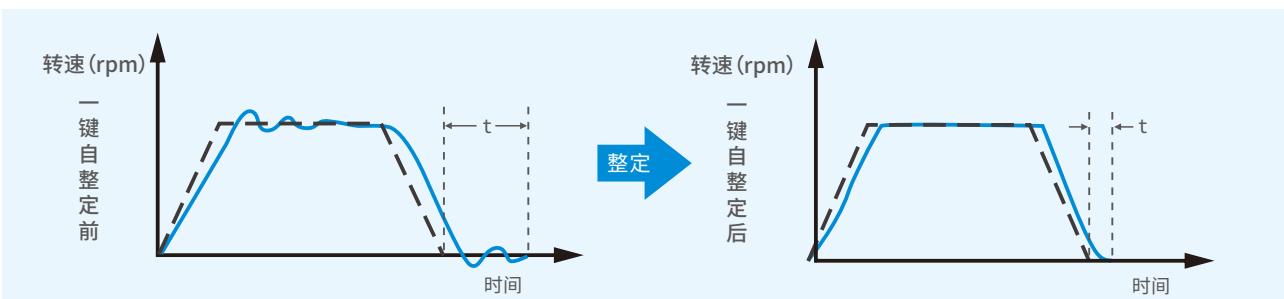
## 龙门同步

- 龙门同步MIMO技术，突破国外技术壁垒，打造“龙门伺服倡导者”。
- 实现设备的两轴对齐及两轴同步跟随功能，L8系列驱动器将自行同步控制，无需复杂的上位机控制。
- 当位置偏差超过设定的允许值时，则会发出警告，停止系统运行，设备安全性更高。

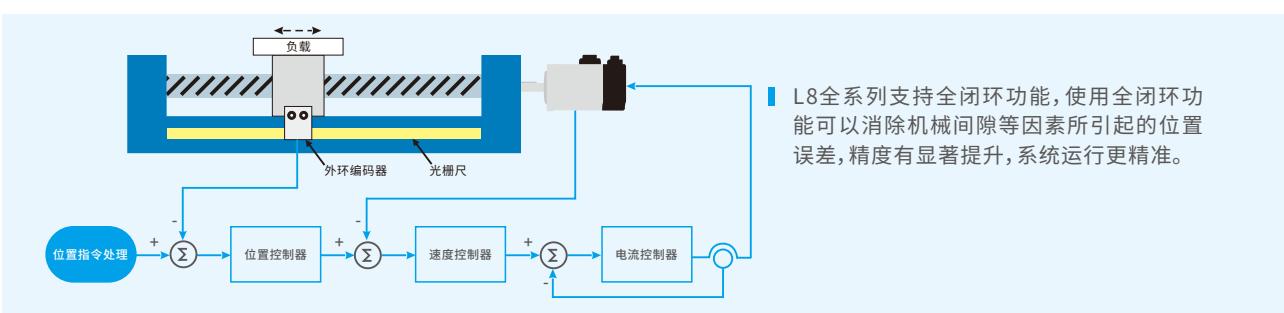


## 高性能一键整定

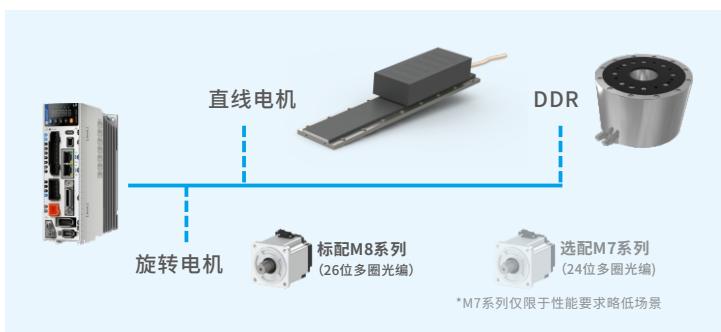
- 一键自整定升级，只需几个简单的步骤即可完成伺服调试。规划好行程后自动进行参数增益调整，缩短整定时间。



## 全闭环大幅提升精度

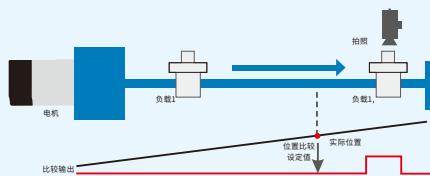


## 支持旋转、直线电机



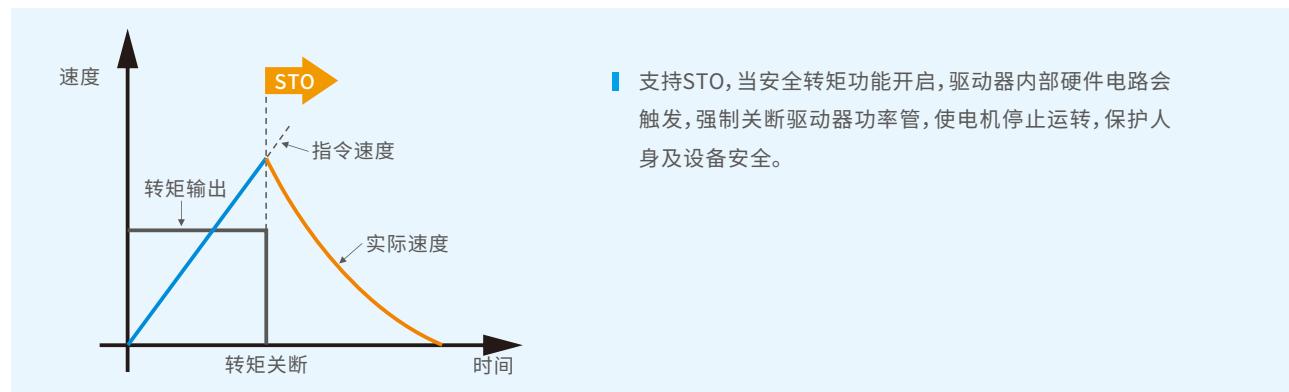
## 丰富的输入输出

- 具备**42点**高速位置比较输出，使用更灵活。



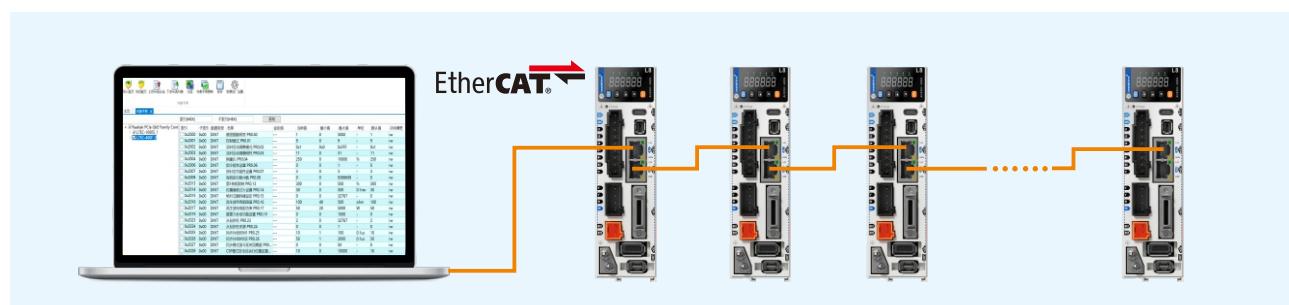
- EtherCAT总线亦具备丰富的模拟量输入输出接口，支持**16bit**高精度输入采样，满足更多定制方

## 具备安全转矩关断(SIL3级别)



## 多机管理

应用MotionStudio将一台设备的所有L8EC伺服进行多机参数管理, 利用EtherCAT 通信, 一次即可完成电控柜中所有L8参数的上传与下载, 操作读写更智能。



## 黑匣子

记录故障发生时的运行信息(最高支持22个通道), 快速定位故障原因。

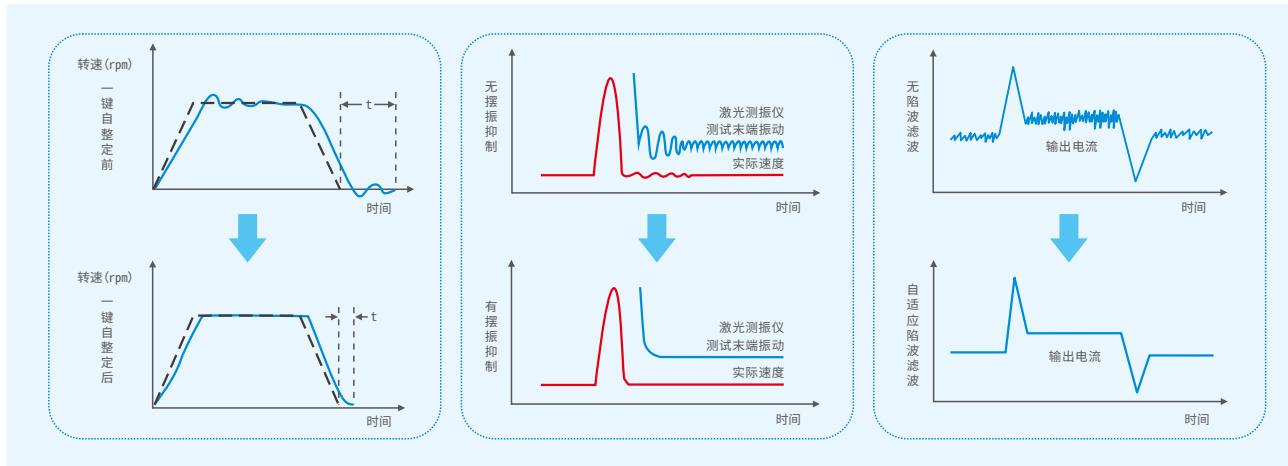


## Type-C调试更智能



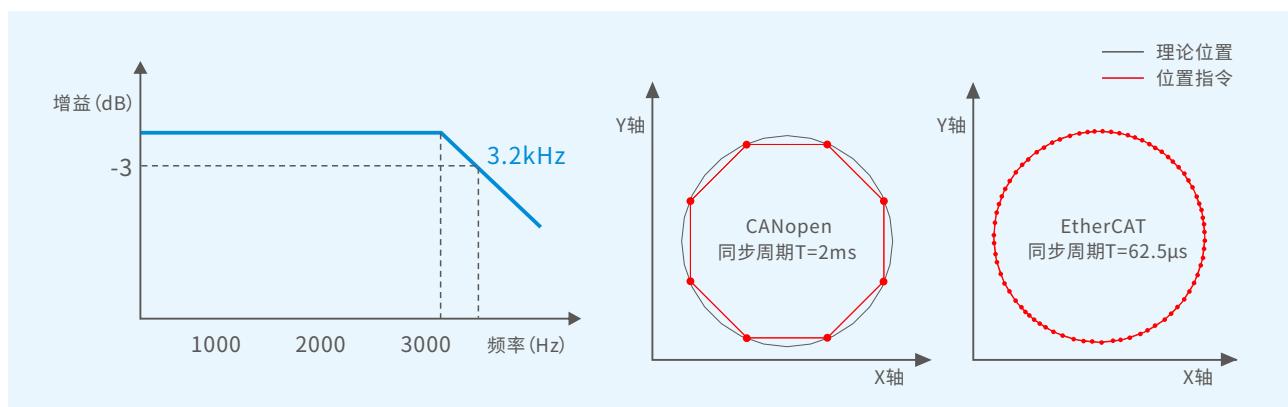
## 先进的伺服控制算法

- 高性能“一键自整定”功能，可简化增益调试过程，规划好行程后自动进行参数增益调整，缩短整定时间。
- 停止时摆振抑制，抑制200Hz以下低频振动，实现柔性系统高节拍运行。
- 自适应陷波滤波器，提供3组Notch Filter，手动/自动滤波，消除共振。



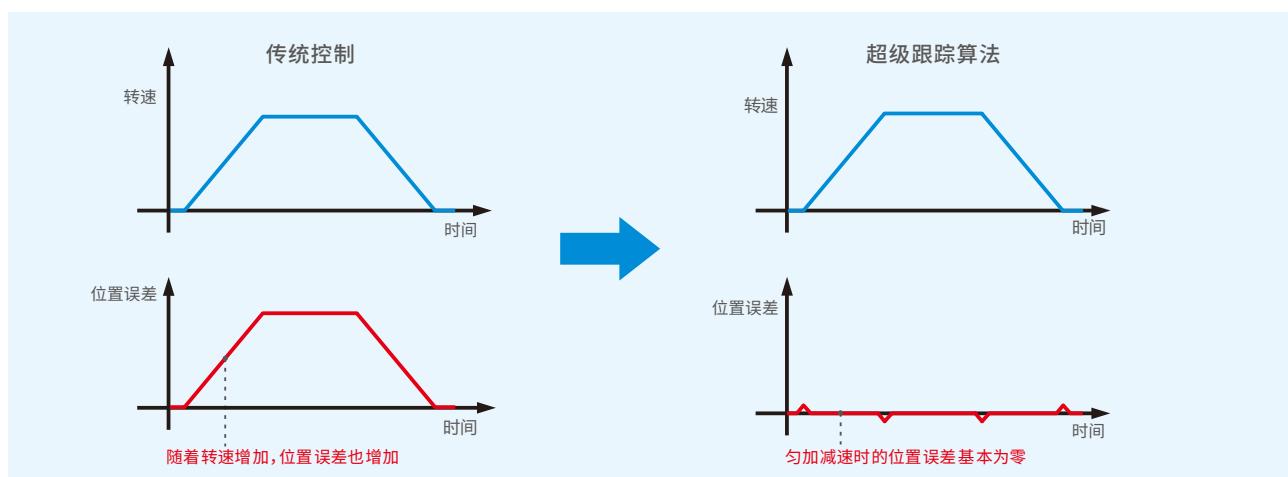
## 优异的响应性能

- 速度环带宽3.2kHz，设备响应速度更快，位置跟踪误差更小。
- 最小62.5μs总线同步周期，位置控制更精准顺滑。



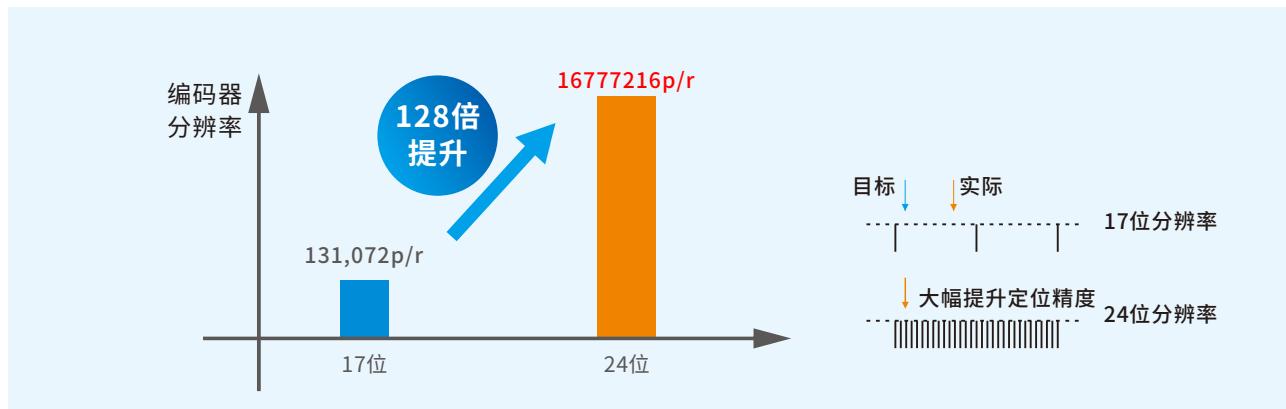
## 超级跟踪算法

- 内置超级跟踪算法，跟踪误差基本为零，提高设备轨迹加工精度，缩短整定时间。



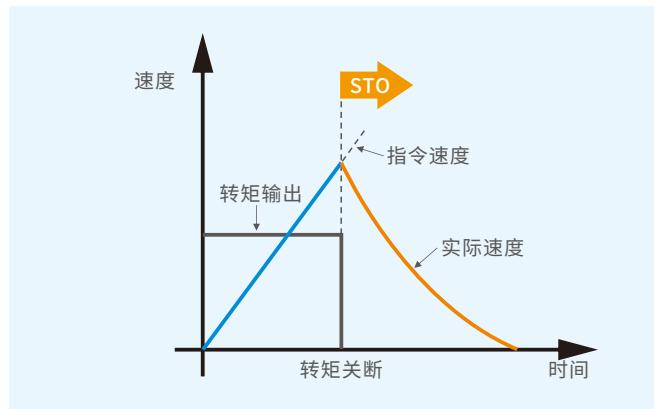
## ■ 标配24位多圈绝对值编码器

■ 标配24位多圈绝对值光编,大幅提升定位精度。



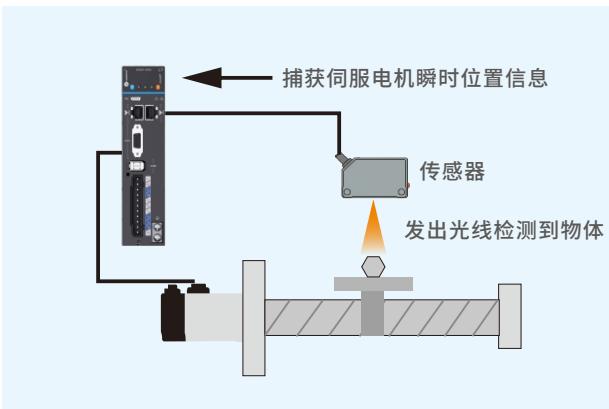
## ■ 具备安全转矩关断(SIL3级别)

■ 选配STO功能,当STO工作时,驱动器内部硬件电路会触发,强制关断驱动器功率管,使电机停止运转,满足国际化的安全需求。



## ■ 实时位置捕获

■ 通过具有探针功能的高速输入信号,可瞬间获取并记录电机的瞬时位置信息。



## ■ 压力闭环控制

■ 可定制压力控制专机,方案成本更优,亦可实现更快速、更高精度压力闭环控制。



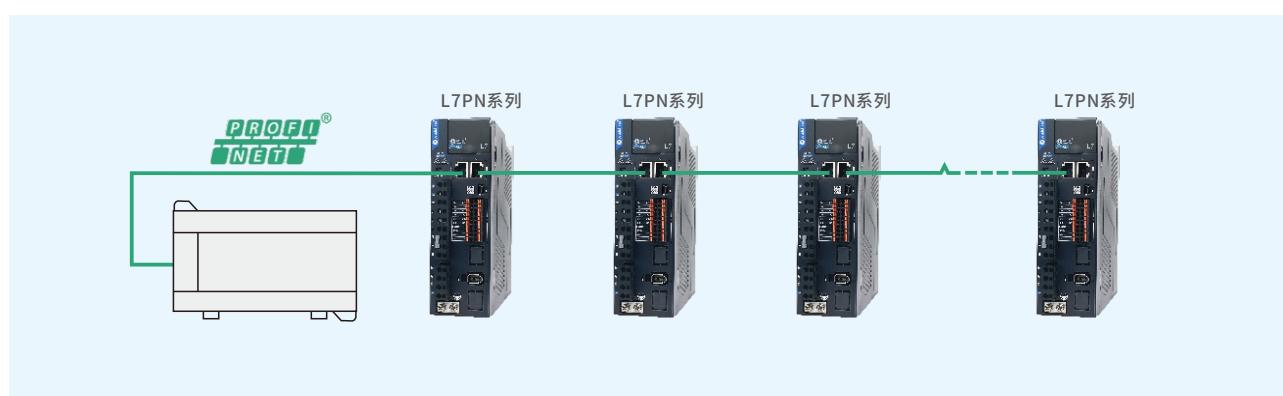
## 支持PTC温度检测

L7大功率伺服驱动器支持PTC温度检测，能够检测电机运行时的内部温度，更好保护电机稳定运行。



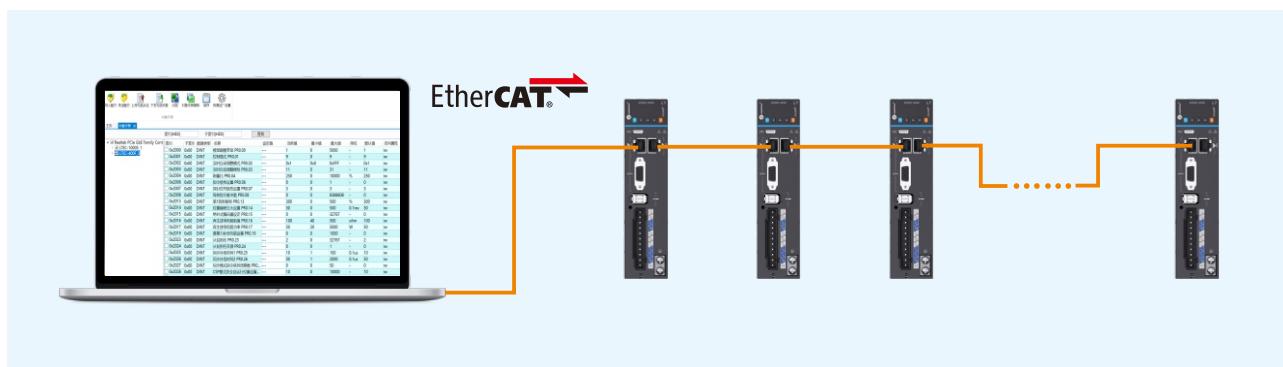
## 支持PROFINET

L7PN伺服驱动器支持PROFINET总线通讯，可与西门子支持PROFINET通讯的PLC完美适配，支持1/3/111/102/105号报文以及西门子750辅助报文和雷赛901辅助报文，支持RT实时通讯和IRT等实时通讯。



## 多机参数管理

通过motion studio内嵌的操作平台，可对一台机械设备电控柜中所有支持EtherCAT通讯的驱动器进行多机管理，一次即可完成L7N-S全部参数的上传与下载，操作读写更智能。



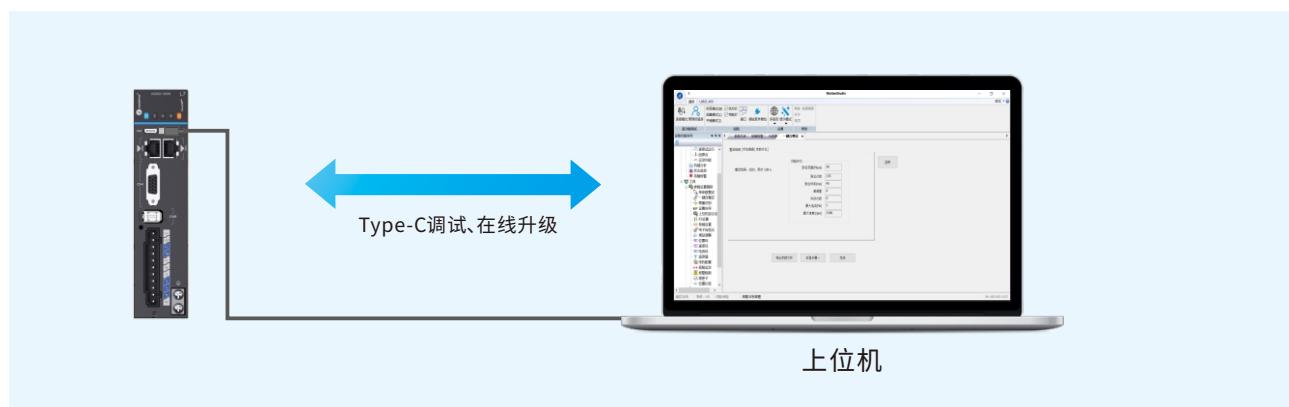
## 、黑匣子

- 可一次性采集全部模拟通道和数字通道的信息，无需再选择特定的几个通道，且可根据指定条件设置是否覆盖目标故障信息，有效诊断发生故障时的状态。



## 、Type-C调试更智能

- 支持仅Type-C供电面板调试参数，满足智能化调试趋势。支持仅USB供电上传和下载参数，无需上主电。



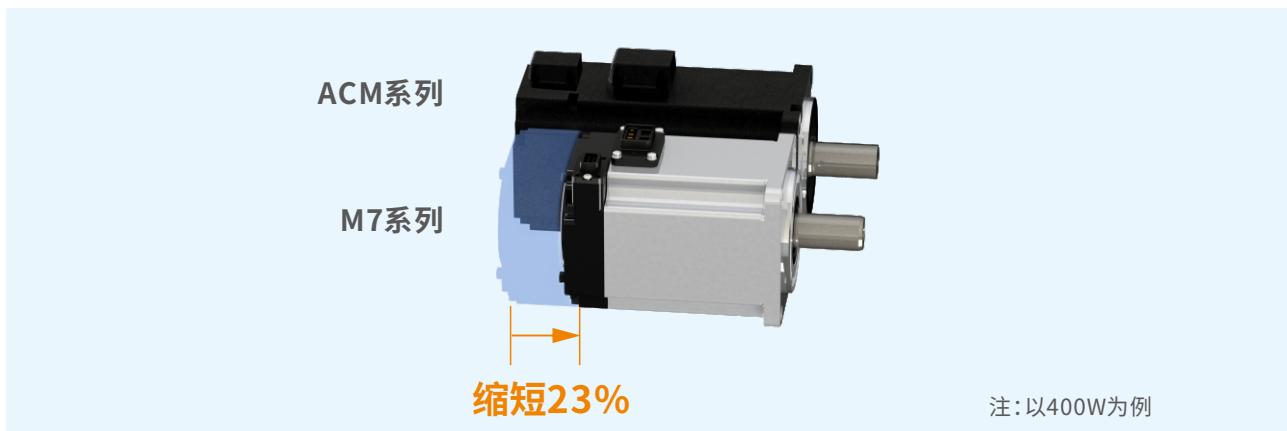
## 、更强劲、更高速的伺服电机

- 雷赛研制的新一代M7系列伺服电机，最高速度可达6500rpm，支持350%过载，体积小巧，通过持续优化电机结构，温升较上一代最高降低16°C，搭配雷赛L7系列伺服为高精密、小型化的设备提供强劲的动力。



## ◆ 更小尺寸, 助力设备小型化

电机长度相对以往型号缩短了23%，具有350%过载能力，实现更高的功率密度，适合对安装空间要求较高的场合，助力设备轻量化及小型化。



## ◆ 更高防护等级IP67 (轴端除外)

历经层层可靠性测试验证，适用于各种苛刻工况下的现场应用。



## 多轴系列特点

### 结构紧凑、节省空间35%

多轴一体化设计，机身设计紧凑，节省体积35%以上，减少所占电气柜空间。

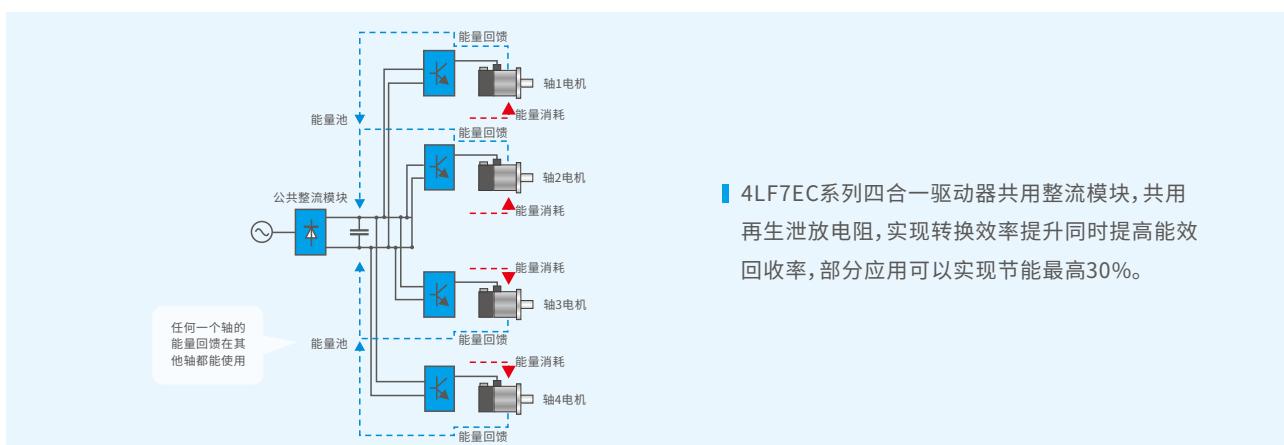


### 省人工及线缆, 多达45%

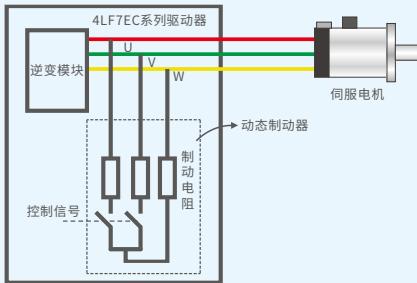
四合一系列的电源线、通讯线共用，部分IO信号共用，省接线、省人工、提高设备稳定性。



### 节能, 最高30%



## ◆ 标配动态制动



驱动器内部集成动态制动功能，在故障、急停、电源断电时通过能耗制动使得伺服电机快速停止，可避免电机高速运行时突发告警引发的撞机危险，防止对机械的损伤和对操作人员的伤害。

## ◆ 内置抱闸输出



为客户减少接线时间，降低企业用工成本。  
减少抱闸输出延迟，设备停止位置更精准。  
内置抱闸输出，提高抱闸电机安全性，对人员更安全。

## 双轴系列特点

### ■ 业界最小“占地面积”

■ 颠覆传统，释放空间。双轴400W安装面积为48\*168，业界最小占地面积的双轴交流伺服



### ■ 快速安装，快速调试

■ 总线push-in压簧端子，快速接线

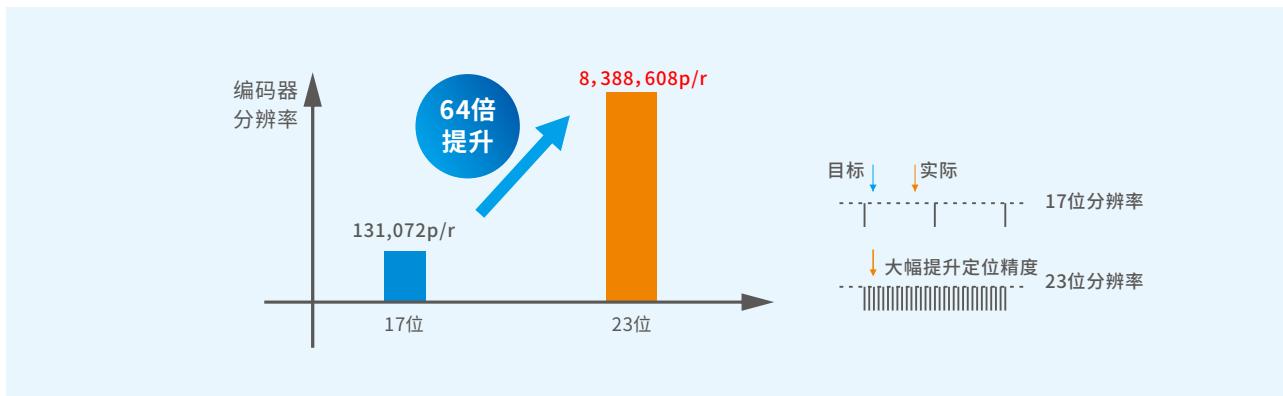


■ 调试软件界面同时管理双轴参数，快速调试

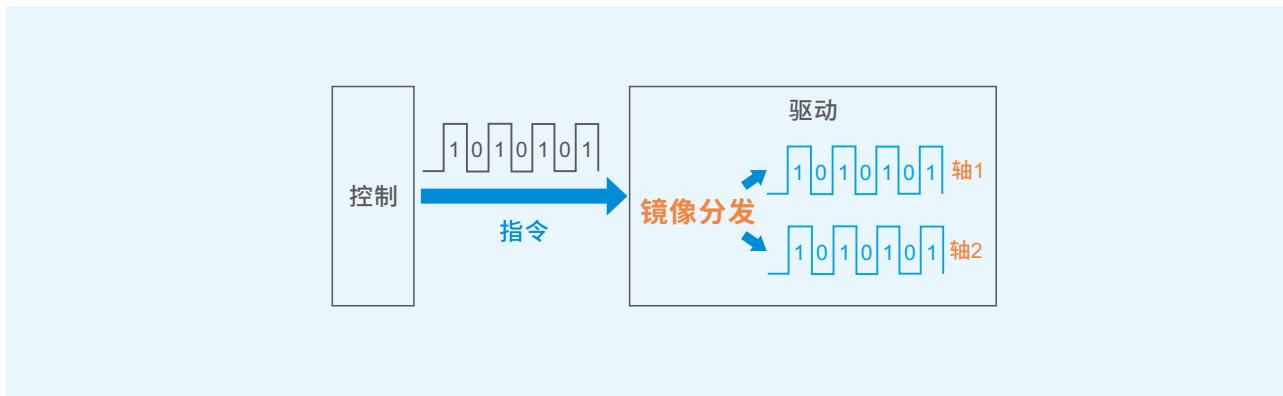


## 光编全民化

■ 2L6系列标配M6系列23bit光编电机



■ 指令镜像



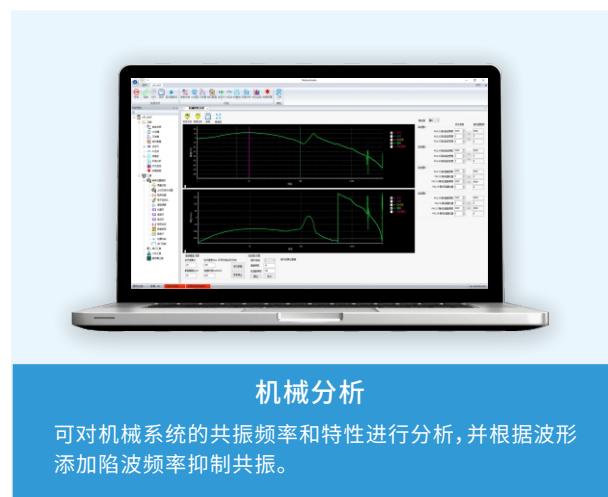
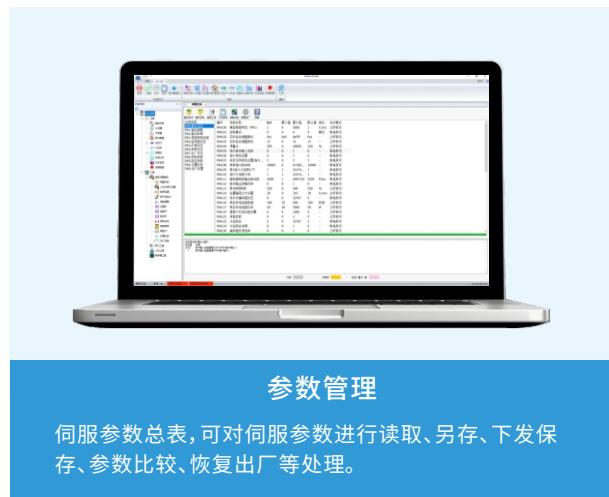
## 省接线,省人工,省电能

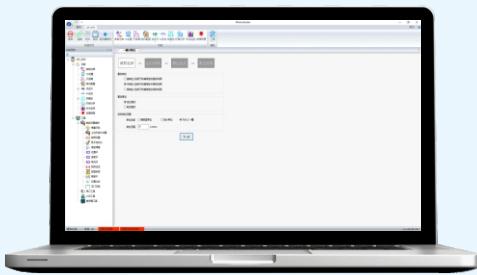
■ 省线缆和人工, 多达30%



# 伺服调试软件MS (Motion Studio 2)

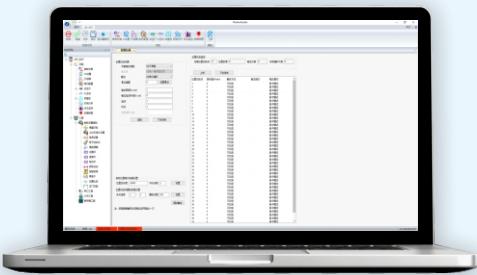
MS 2 (Motion Studio 2) 是雷赛自主研发的新一代PC调试软件，功能强大、使用简单、界面友善。采用左侧树状导航条，功能目录清晰，并使用伺服系统结构图，可直观的设定所需功能和参数，向导式的指引和参数设置，可轻松调试所有雷赛伺服和步进系统。





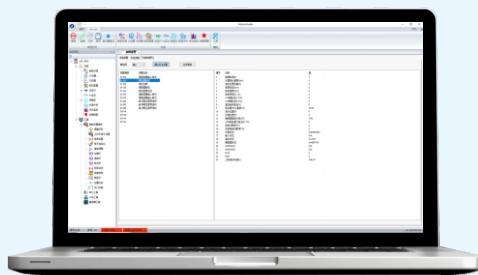
### 一键自整定

步骤式一键整定，设置好运行距离，整定出满足大多数场合的增益参数。



### 位置比较

42个位置比较点快速设置界面，支持批量修改比较点属性和位置比较监控，降低位置比较使用门槛。



### 故障报警

MS软件可对系统在报警时刻的运行参数进行实时保存记录，并在历史报警页面中可查看，以便用户通过运行数据分析排查系统故障。



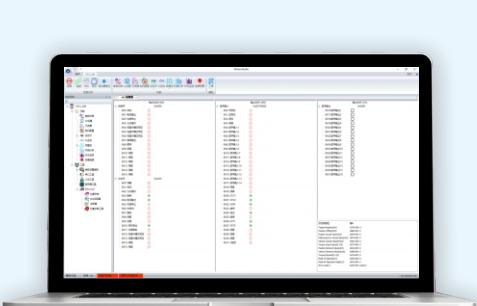
### 直线电机配置

步骤式配置电机参数，降低直驱电机配置难度。



### 对象字典编辑器

EtherCAT总线402参数编辑，节省主站操作。



### 402观测器

对402关键参数进行实时监控，BIT位显示更便于客户查看。

## 交流伺服驱动器命名规则

### 单轴伺服驱动器命名规则

**L7 N - □ 400 S □ - □**

#### ① 产品系列

L8: 高端型交流伺服驱动器  
L7: 全球通用型交流伺服驱动器  
L6: 标准型交流伺服驱动器  
L5: 经济型交流伺服驱动器  
L3: 简易型交流伺服驱动器

#### ② 产品类型

P: RS485总线+脉冲  
C: 脉冲指令  
N: EtherCAT总线  
EC: EtherCAT总线  
PN: PROFINET总线  
CAN: CANopen总线

#### ③ 子系列

缺省: 标准品  
L: 直线电机  
XX: 行业专机  
(1~2位字母)

#### ④ 额定功率

100:100W	4400:4.4kW
400:400W	5500:5.5kW
750:750W	7500:7.5kW
1000:1kW	11K0:11kW
1500:1.5kW	15K0:15kW
2000:2kW	18K5:18.5kW
3000:3kW	22K0:22kW

#### ⑤ 电流(直线型)

003:3.0A  
4D5:4.5A  
006:6.0A  
008:8.0A  
013:13.0A

#### ⑥ 设计版本

缺省: 标准版  
S: 增强版  
F: 多功能版

#### ⑥ 电压规格

缺省: 220V  
T/T3: 380V

#### ⑦ 特殊定制

缺省: 标准品  
XX: 客户定制  
(1~2位字母)

### 多轴伺服驱动器命名规则

**4LF7 EC - □ A 05 □ T - □**

#### ① 产品系列

4LF7: 四轴系列卧式  
交流伺服驱动器

#### ③ 子系列

缺省: 标准品  
XX: 行业专机  
(1~2位字母)

#### ⑤ 输出电流规格

04: 单轴最大电流4Arms  
05: 单轴最大电流5Arms  
07: 单轴最大电流7Arms

#### ⑦ 电压规格

缺省: 220V  
T: 380V

#### ② 产品类型

EC: EtherCAT总线

#### ④ 型号版本

A: 标准版本

#### ⑥ 设计版本

缺省: 标准版  
C: 经济版  
S: 增强版

#### ⑧ 特殊定制

缺省: 标准品  
XX: 定制品  
(1~2位字母)

### 双轴伺服驱动器命名规则

**2L6 EC - 1000 T - □**

#### ① 系列名

2L6: 2L6系列双轴(二合一)交流伺服驱动器  
2L5: 2L5系列双轴(二合一)交流伺服驱动器

#### ② 产品类型

EC: EtherCAT总线型  
P: 脉冲型

#### ③ 额定功率(每轴)

100:100W  
400:400W  
750:750W  
1000:1000W  
1500:1500W

#### ④ 设计版本

缺省: 220V T: 380V

#### ⑤ 定制型号特殊用途

无: 标准品 其他: 定制型号

# L8系列

## 高端型交流伺服系统



EtherCAT®  
RS485  
脉冲指令  
PROFINET®



### 性能卓越

- 3.5kHz速度环带宽
- 26Bit多圈绝对值编码器
- 7000rpm最高转速
- 超级跟踪算法

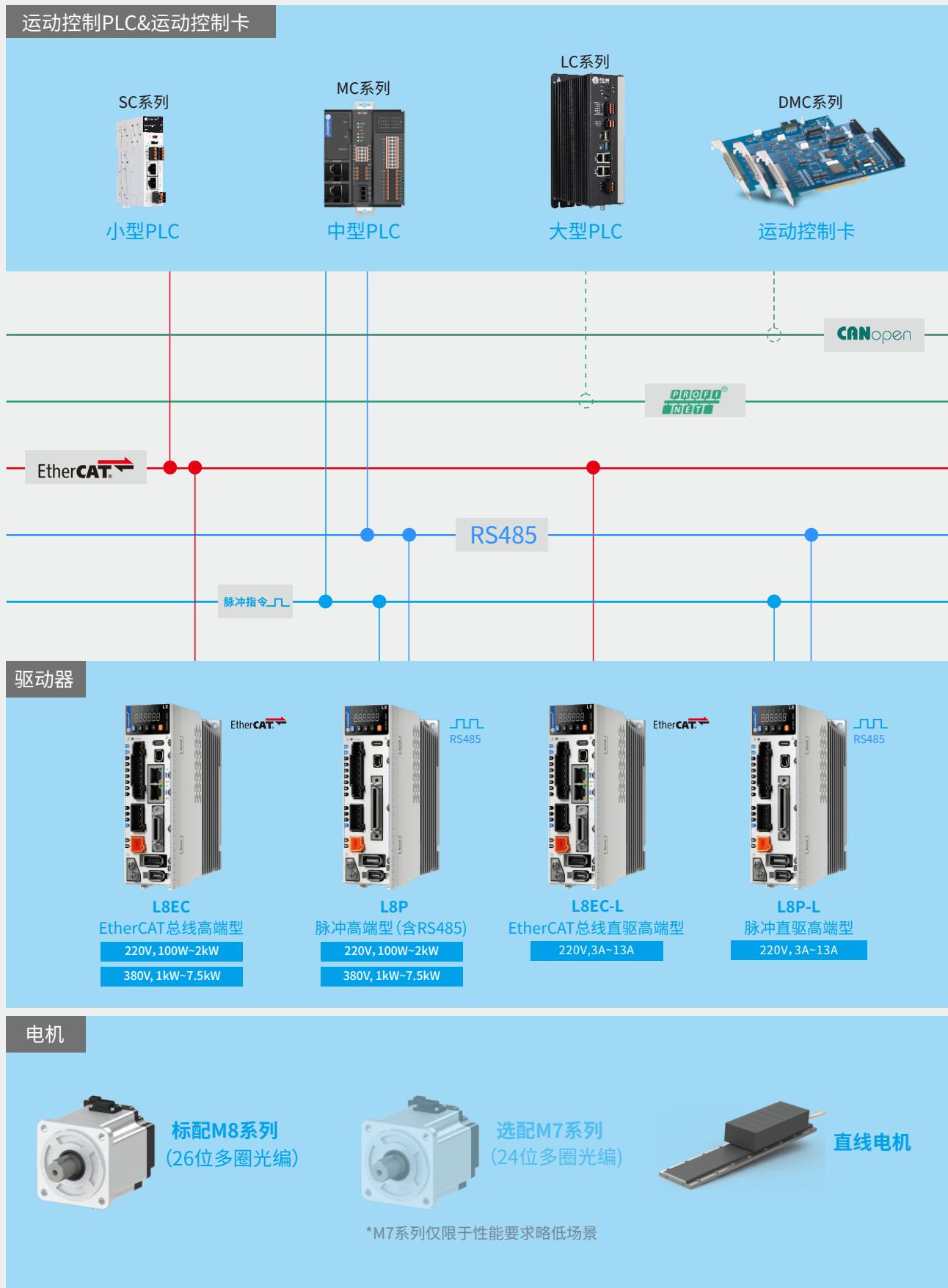
### 功能强大

- 高性能一键整定
- 龙门双轴同步技术
- 支持旋转、直线电机
- 全闭环大幅提升精度

### 安全可靠

- 5年整套质保
- 内置抱闸输出
- 具备STO(符合SIL3等级)
- 标配动态制动

## 系统架构



# L8EC系列

## EtherCAT总线高端型

L8EC系列交流伺服系统是深圳市雷赛智能控制股份有限公司自主研制的全数字总线式交流伺服系统，基于ETGCOE+CANopenDSP402协议，可与支持此标准协议的控制器/驱动器无缝连接。

L8EC系列采用最新数字信号处理器 DSP 和智能化功率模块 (IPM)，集成度高、体积小、保护完善、可靠性好。采用最优 PID 算法完成 PWM 控制，性能已达到国外同类产品的水平。



3.5kHz速度环带宽

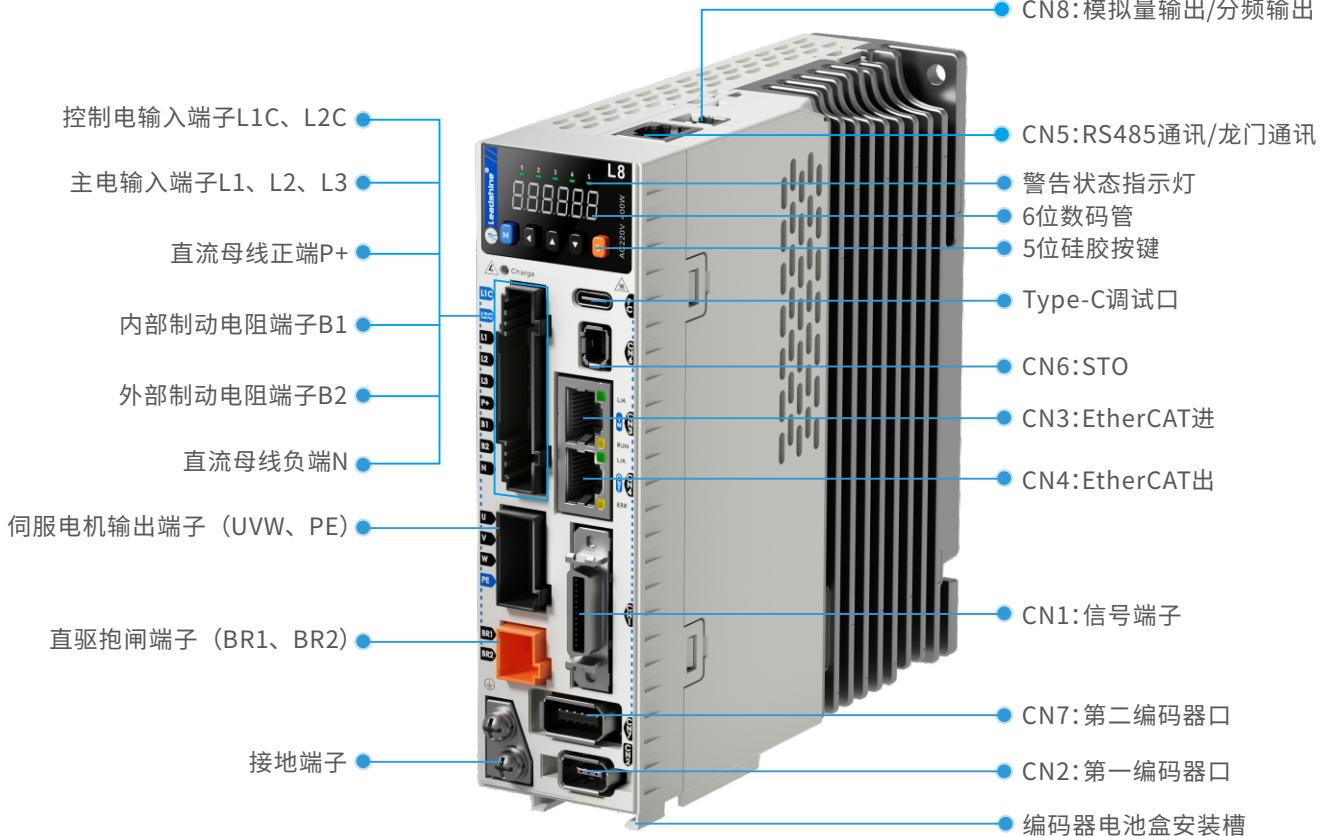
62.5μs总线同步周期

标配直驱刹车

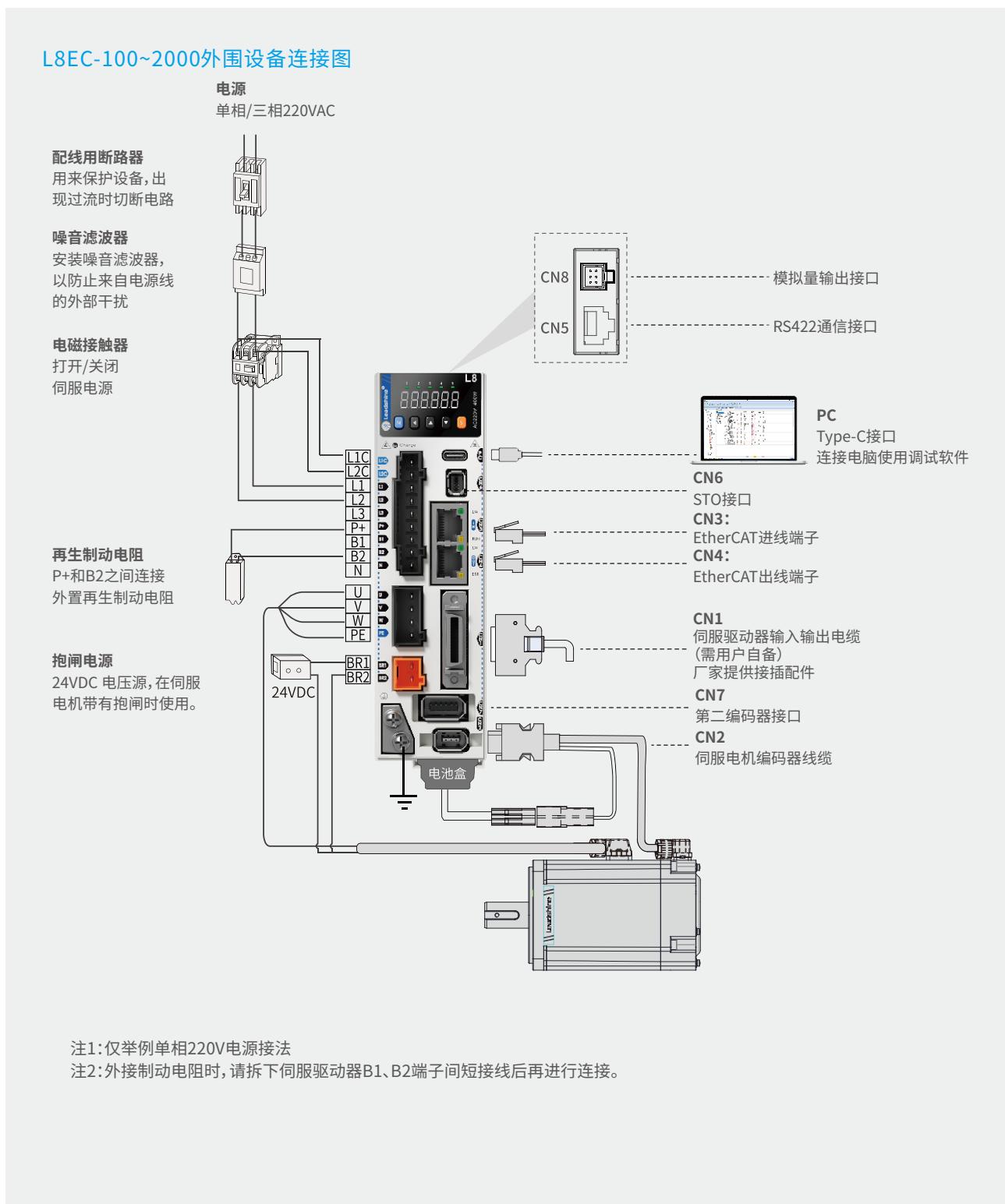
具备STO(符合SIL3等级)

支持全闭环、龙门同步、超级跟随

### 接口说明

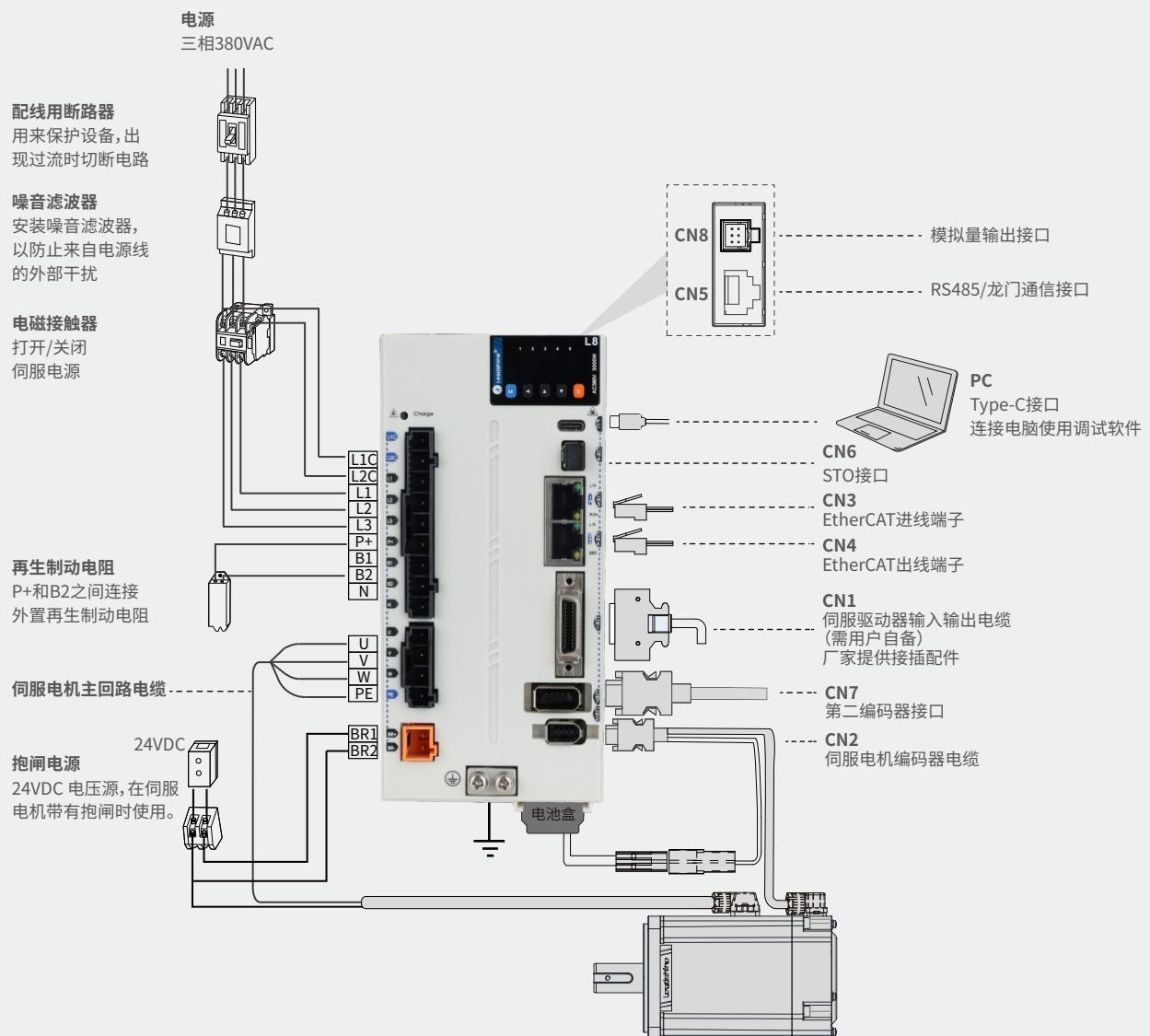


## ■ 驱动器与外围设备连接图



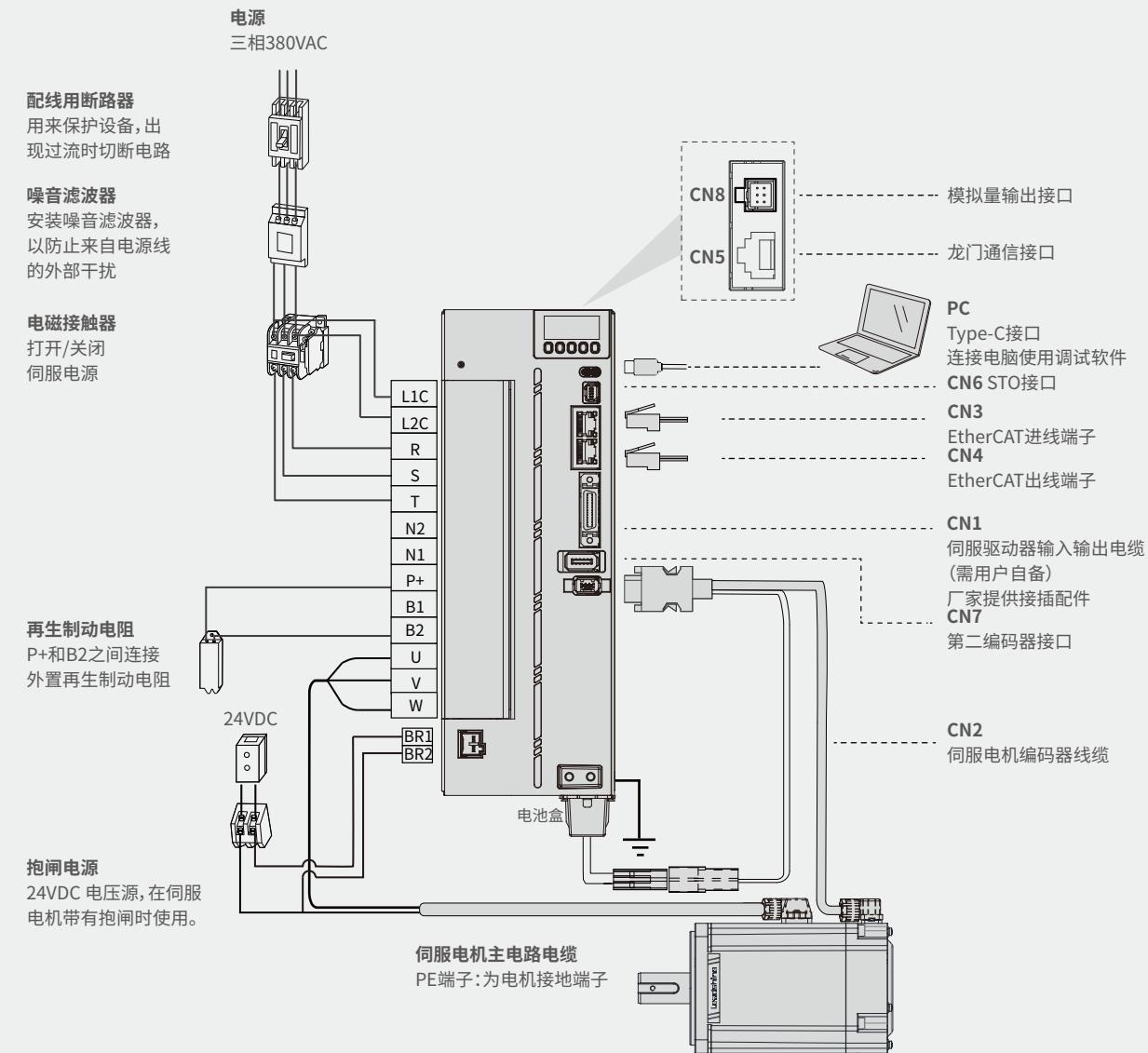
## ■ 驱动器与外围设备连接图

## L8EC-1000T~3000T外围设备连接图

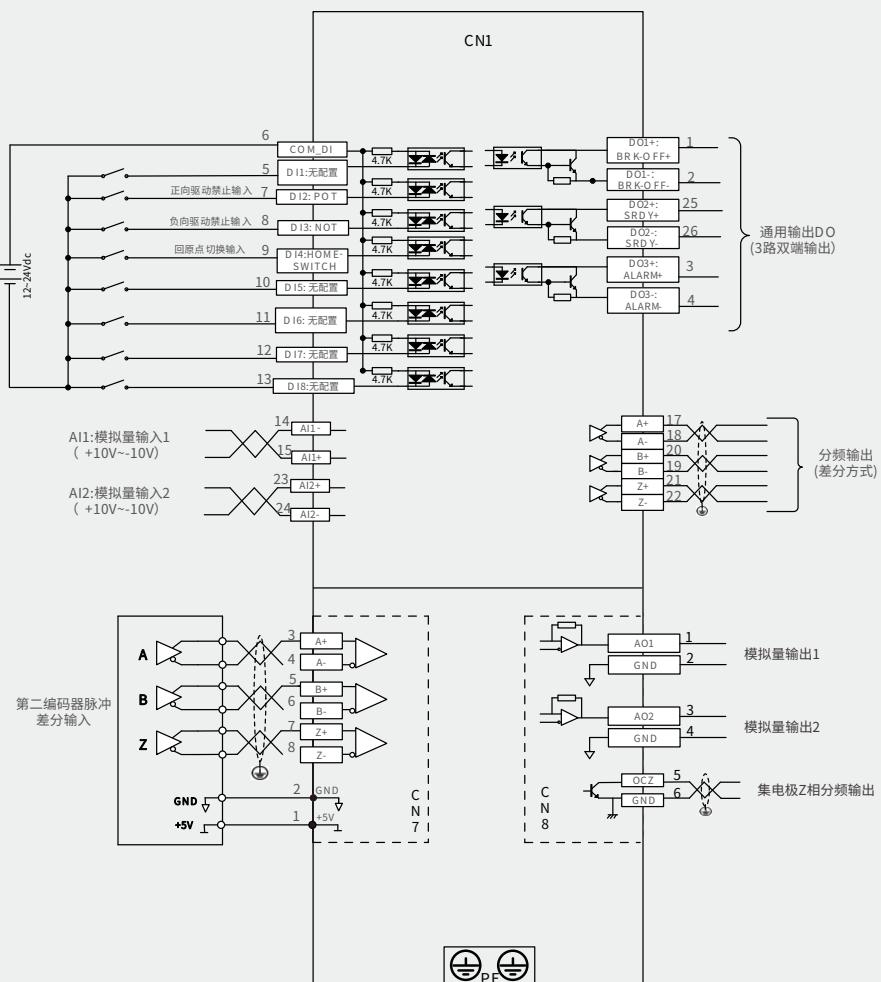


## ■ 驱动器与外围设备连接图

L8EC-4400T~7500T外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO 输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。

L8P系列交流伺服驱动器是深圳市雷赛智能控制股份有限公司自主研制的高端交流伺服驱动器,有功能齐全、性能优越、安全可靠以及体积小等特点,满足一流产品标准,适用于高端应用场景。



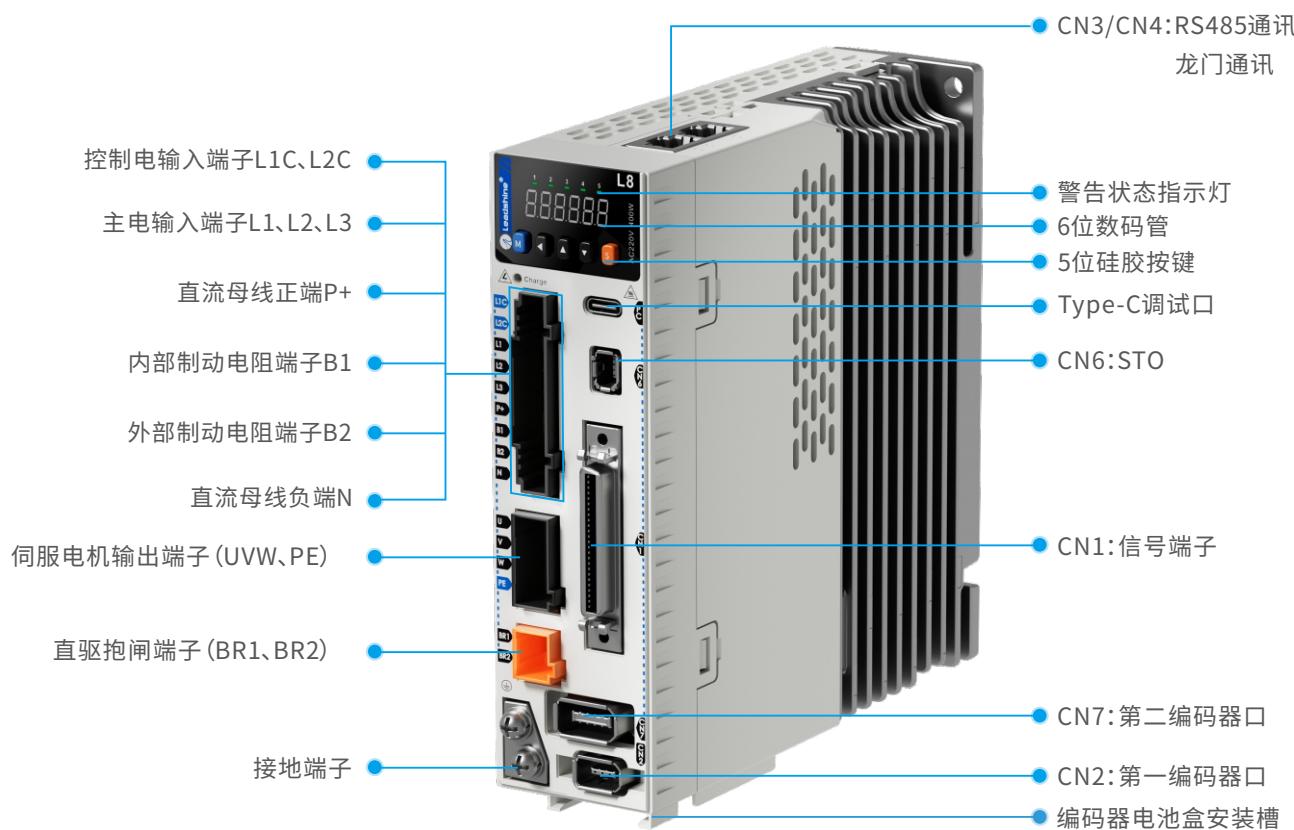
3.5kHz速度环带宽

标配直驱刹车

具备STO(符合SIL3等级)

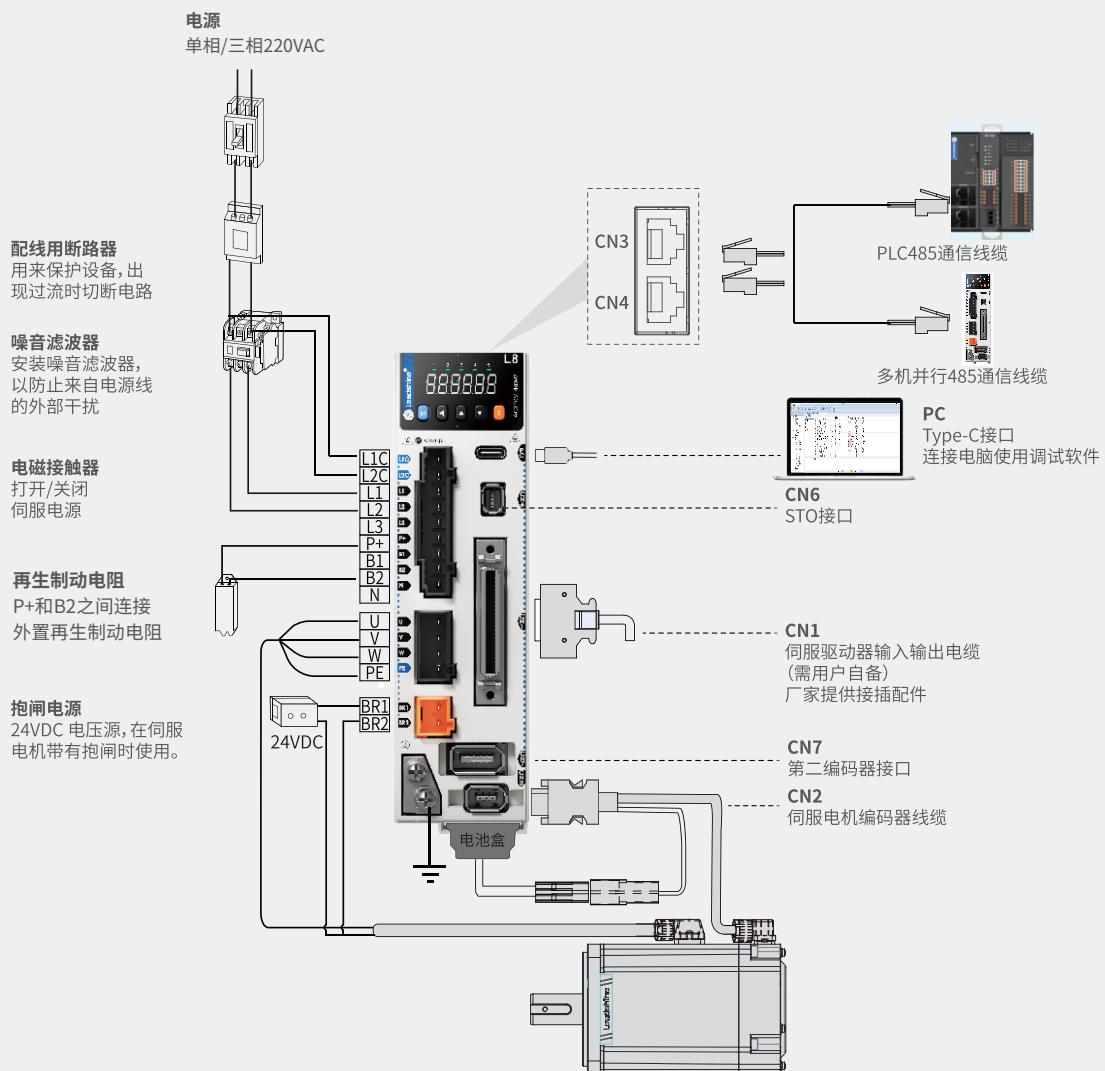
支持全闭环、龙门同步、超级跟随

## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图

### L8P-100~2000外围设备连接图

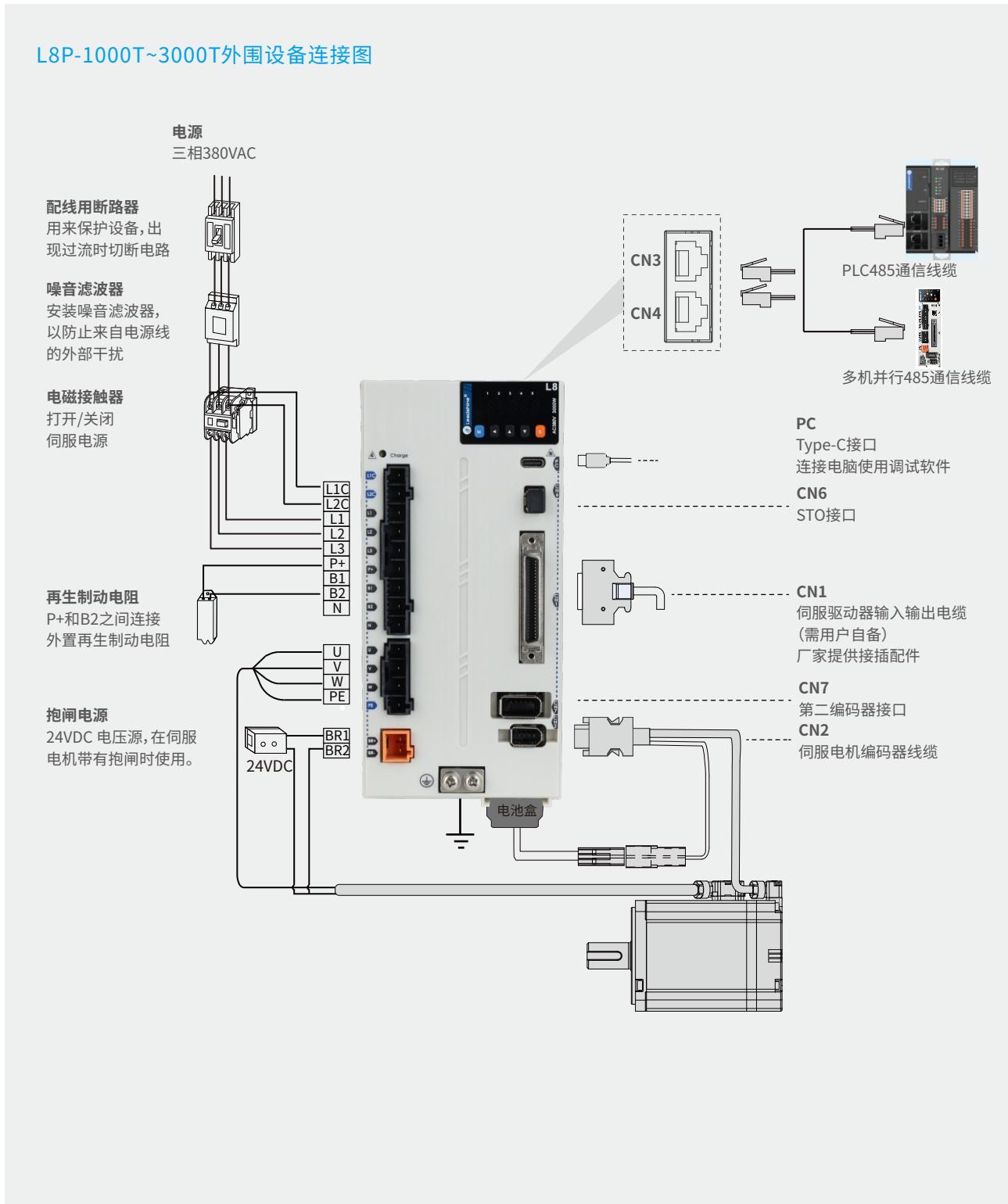


注1:仅举例单相220V电源接法

注2:外接制动电阻时,请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

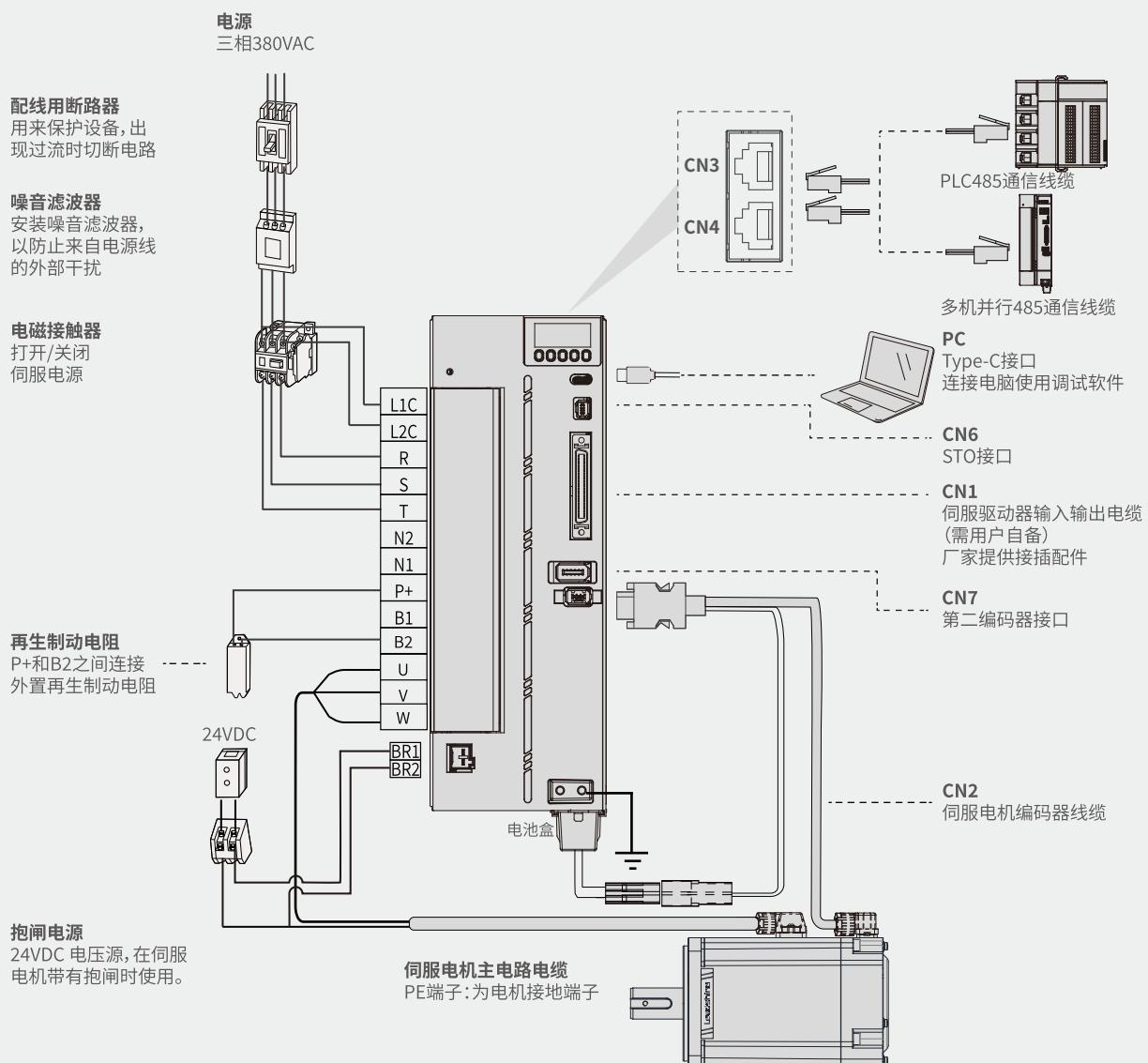
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L8P-1000T~3000T外围设备连接图

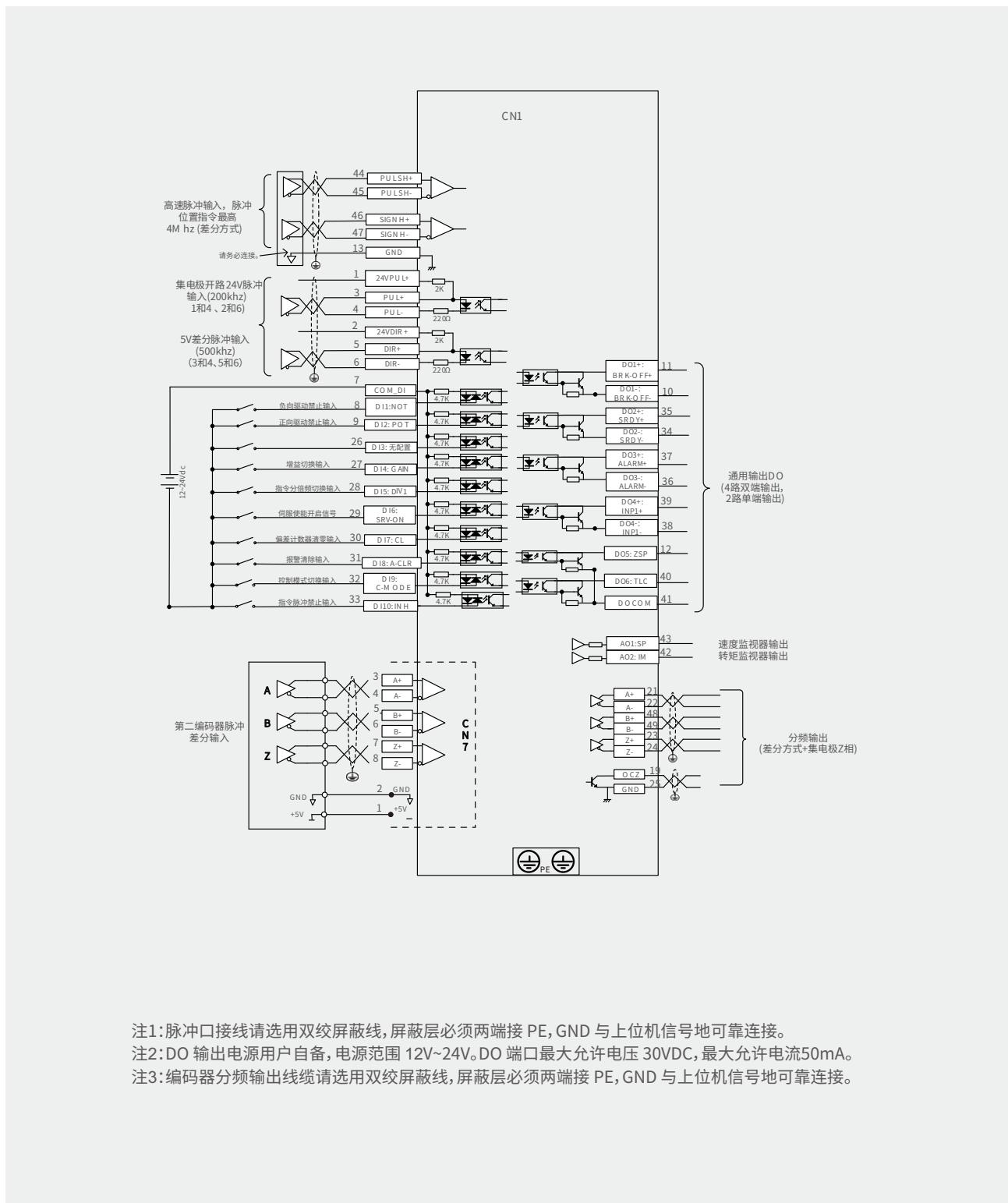


## ■ 驱动器与外围设备连接图

L8P-4400T~7500T外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1: 脉冲口接线请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

注2: DO 输出电源用户自备, 电源范围 12V~24V。DO 端口最大允许电压 30VDC, 最大允许电流 50mA。

注3: 编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

# L8EC-L系列

## EtherCAT总线直驱高端型

L8EC-L系列高端型直驱伺服驱动器是深圳市雷赛智能控制股份有限公司自主研制的全数字总线式直驱伺服，基于ETG COE+CANopen DSP402协议，可与支持此标准协议的控制器/驱动器无缝连接。

L8EC-L系列采用最新数字信号处理器DSP和智能化功率模块(IPM)，集成度高、体积小、保护完善、可靠性好。采用最优PID算法完成PWM控制，性能已达到国外同类产品的水平。



3.5kHz速度环带宽

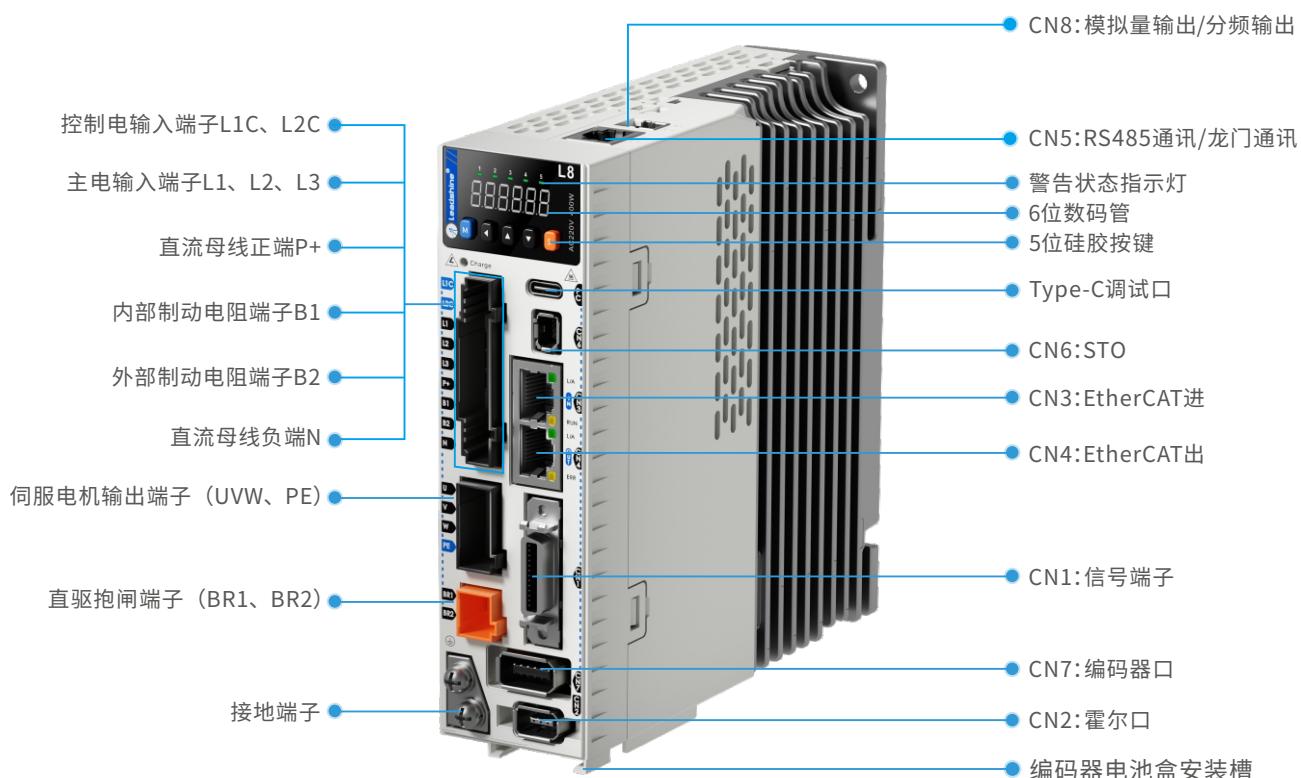
62.5μs总线通讯周期

标配直驱刹车

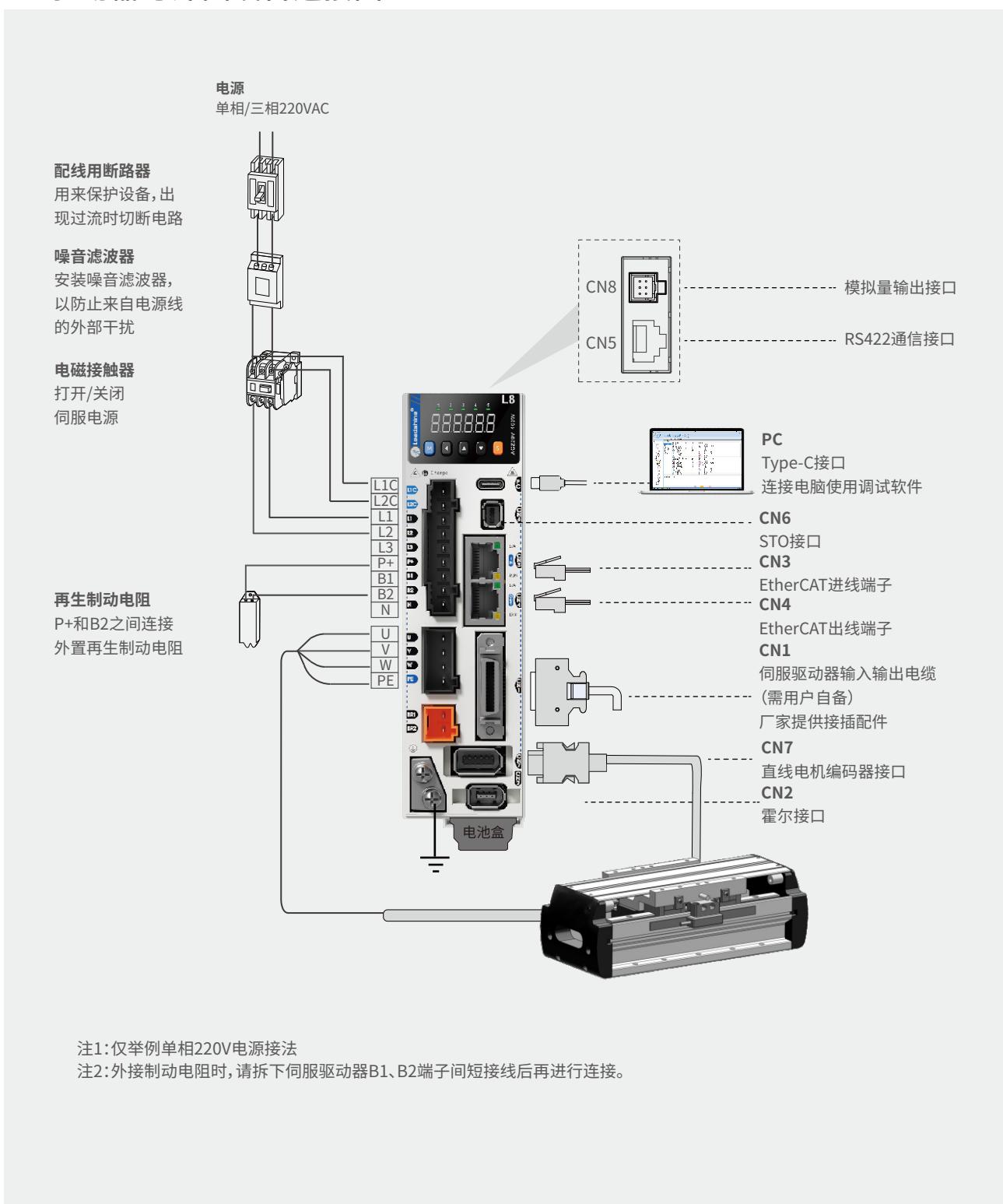
具备STO(符合SIL3等级)

支持全闭环、龙门同步、超级跟随

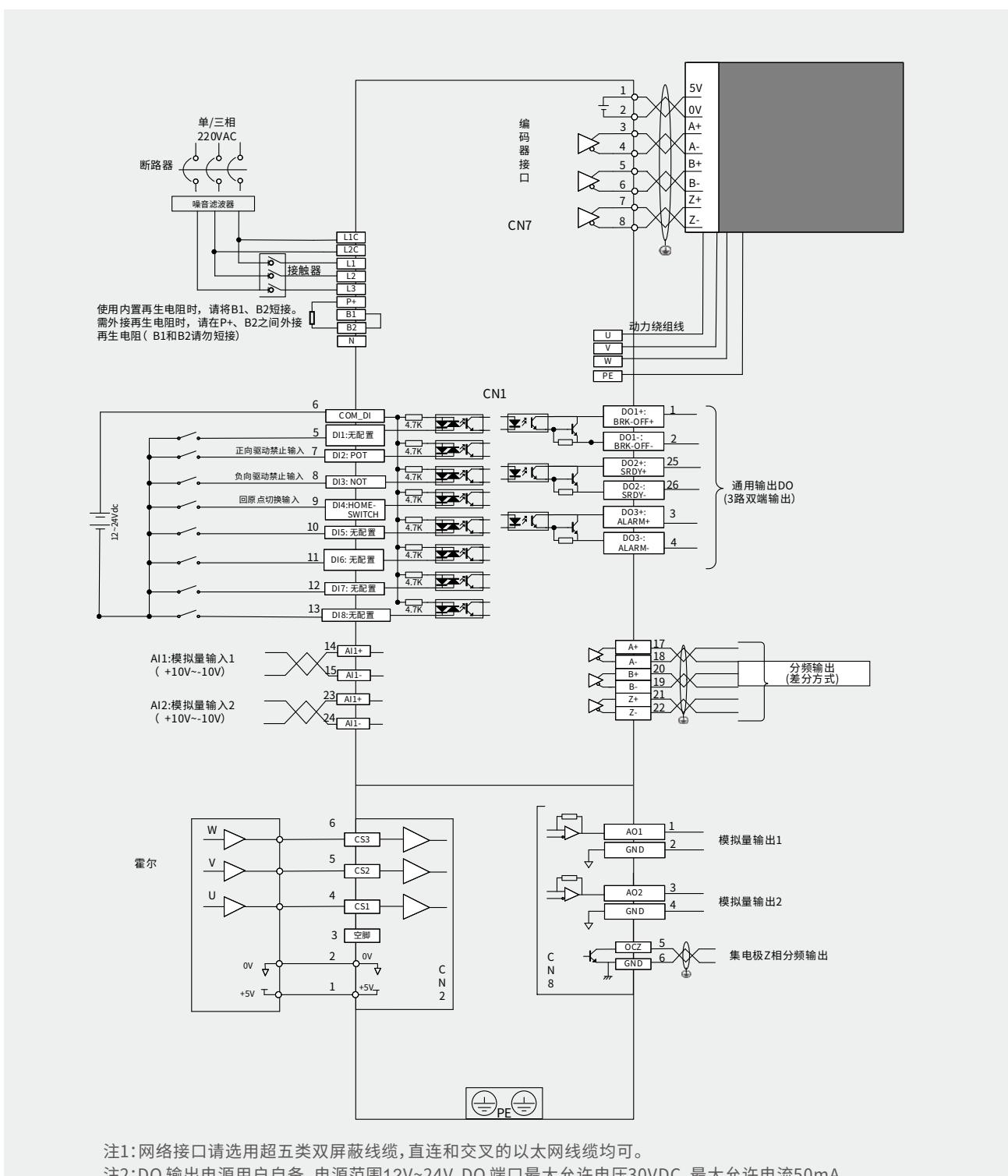
### ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1：网络接口请选用超五类双屏蔽线缆，直连和交叉的以太网线缆均可。

注2：DO输出电源用户自备，电源范围12V~24V。DO端口最大允许电压30VDC，最大允许电流50mA。

L8P-L系列高端型直驱伺服驱动器是深圳市雷赛智能控制股份有限公司自主研制的支持脉冲指令和RS485总线通讯的直驱伺服，功能齐全、性能优越、安全可靠、体积小巧，满足一流产品标准，适用于高端应用场景。



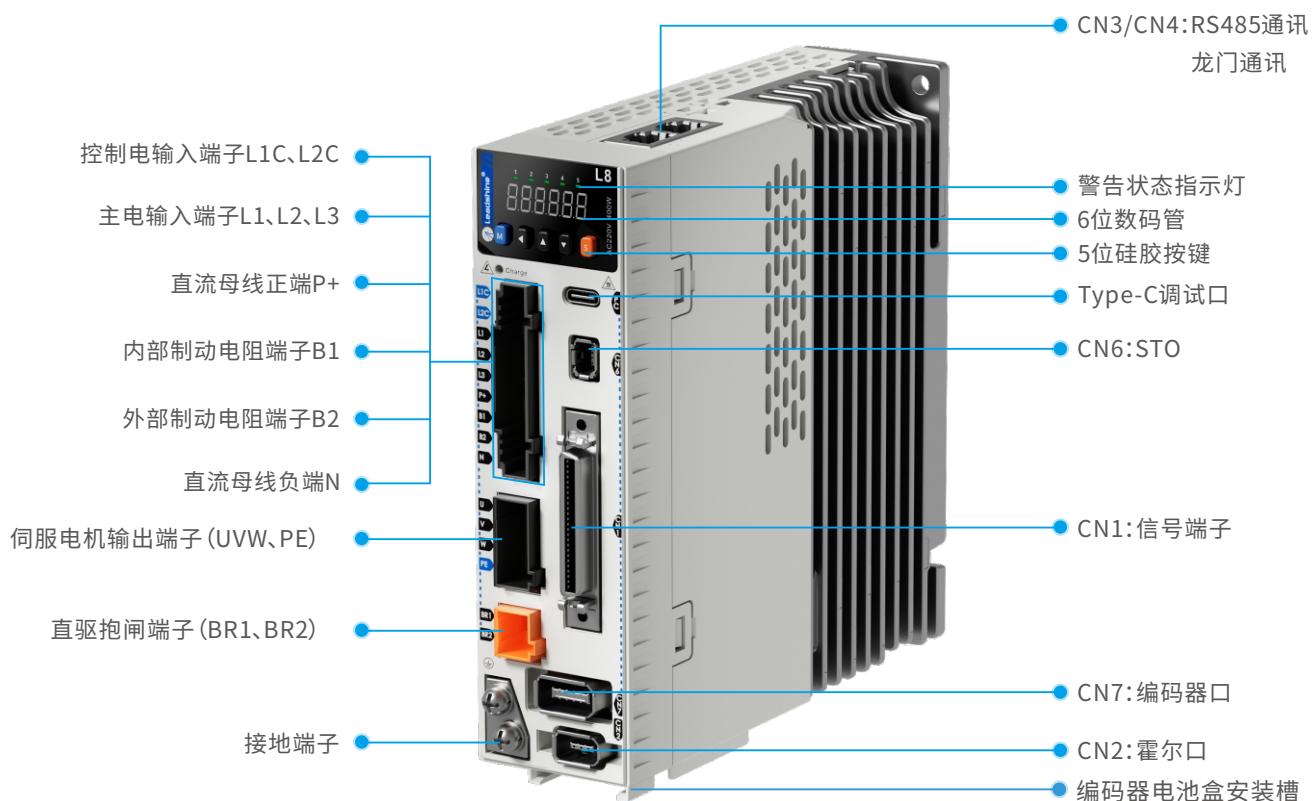
3.5kHz速度环带宽

标配直驱刹车

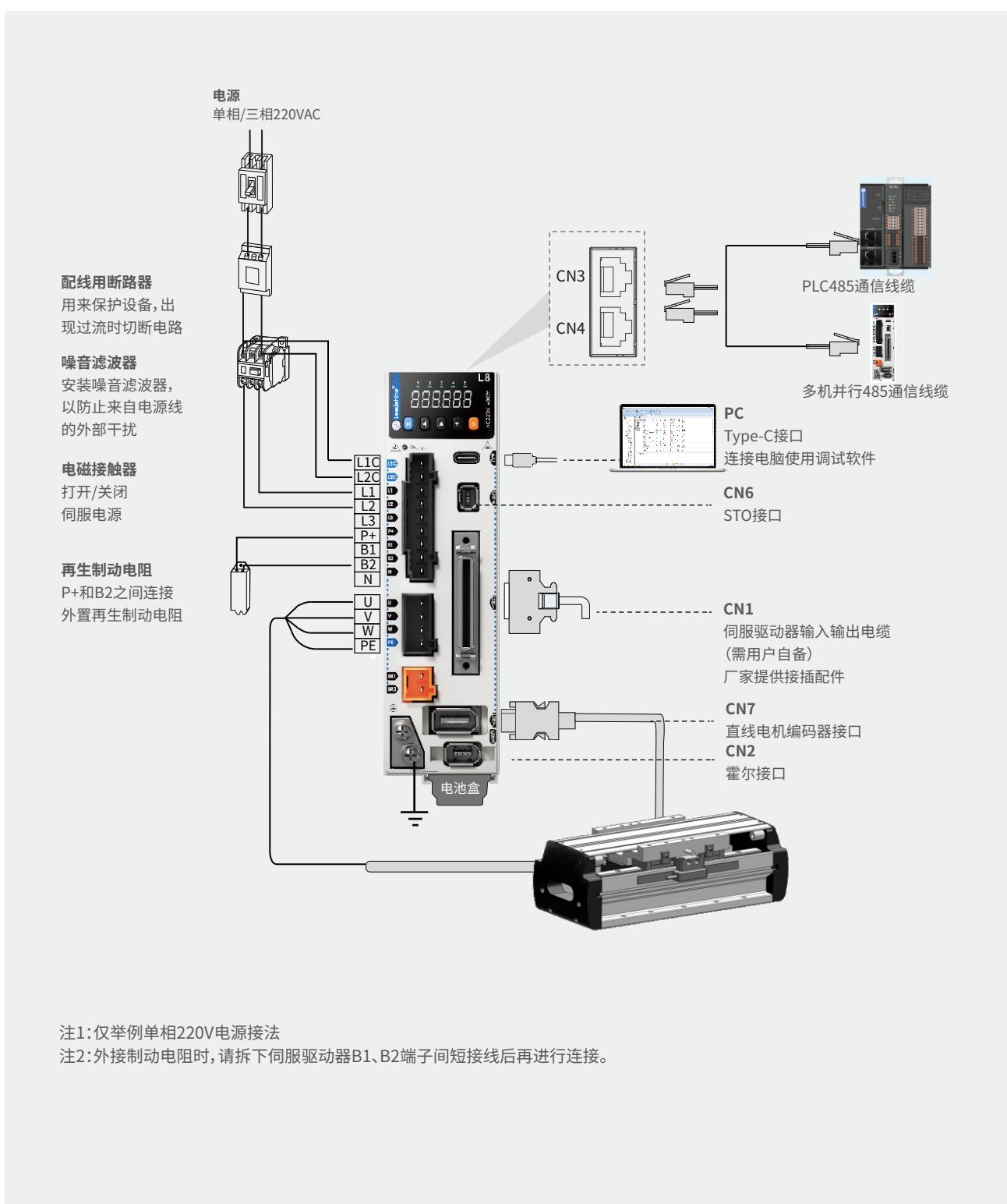
具备STO(符合SIL3等级)

支持全闭环、龙门同步、超级跟随

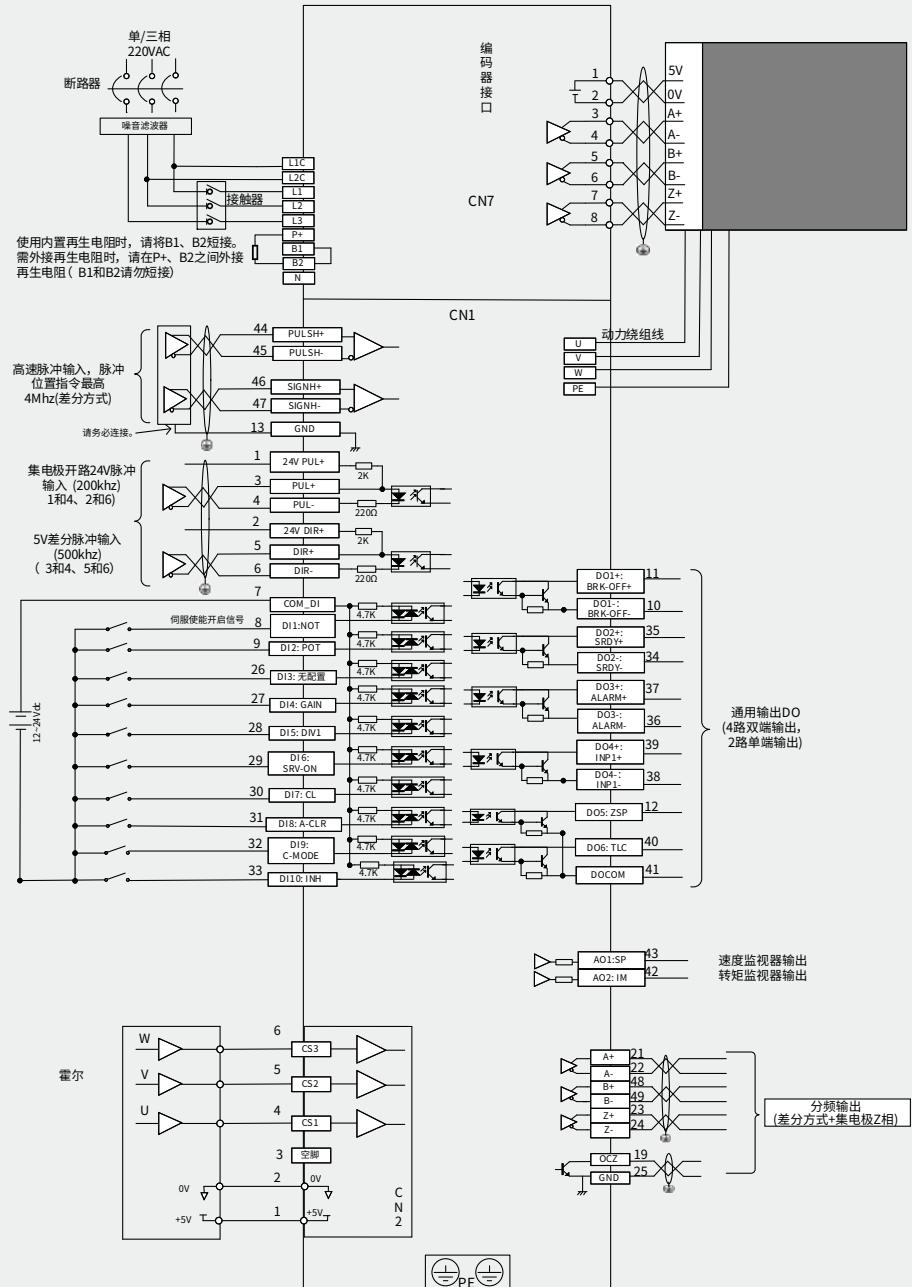
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1:脉冲口接线请选用双绞屏蔽线,屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。  
 注2:DO 输出电源用户自备,电源范围 12V~24V。DO 端口最大允许电压 30VDC,最大允许电流50mA。  
 注3:编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线,屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

# L7系列

## 全球通用型交流伺服系统

EtherCAT

RS485

脉冲指令

PROFINET

功率覆盖  
100W~22kW



### 性能优异

- 3.2kHz速度环带宽
- 24 Bit多圈绝对值编码器
- 6500rpm最高转速

### 系列齐全

- 一键整定省人工
- 功率覆盖100W~22kW
- 支持多种总线通讯协议

### 稳定可靠

- 电机防护等级IP67
- 具备STO(SIL3等级)
- 标配动态制动

## 系统架构

### 运动控制PLC&运动控制卡

SC系列



小型PLC

MC系列



中型PLC

LC系列

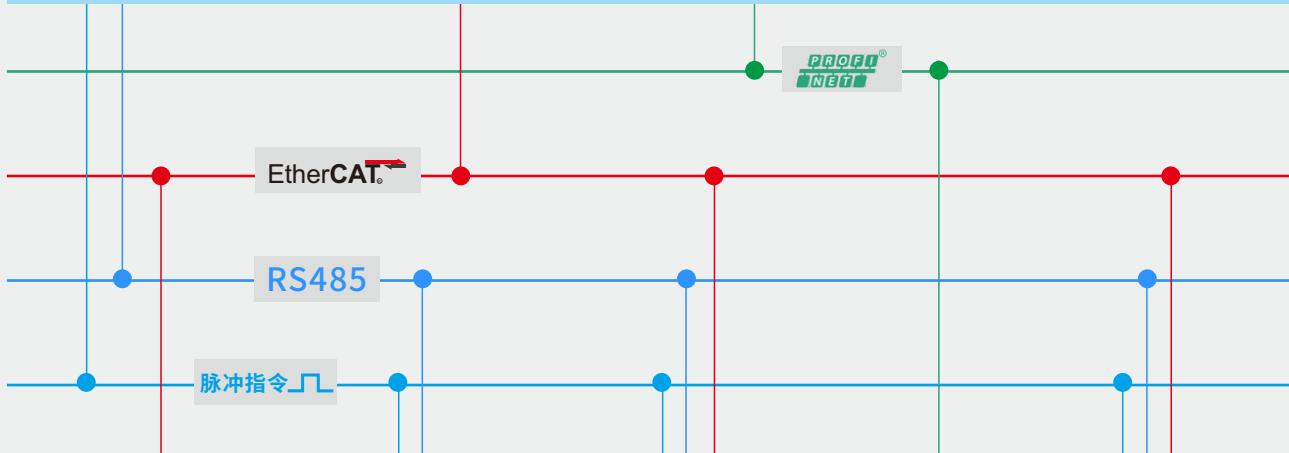


大型PLC

DMC系列



运动控制卡



### 驱动器

EtherCAT



L7N-S EtherCAT总线全球通用型

220V, 100W~2kW  
380V, 1kW~7.5kW

RS485



L7P 脉冲全球通用型(含RS485)

220V, 100W~2kW  
380V, 750W~7.5kW

EtherCAT



L7P/N 大功率伺服

380V, 11kW~22kW

PROFINET



L7PN PROFINET总线全球通用型

220V, 100W~2kW  
380V, 750W~7.5kW

EtherCAT



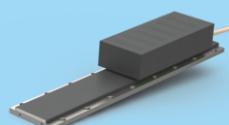
L7L 直驱全球通用型

220V, 3.0A~8.0A

### 电机



标配M7系列  
(24位多圈光编)



直线电机

# L7N-S系列

## EtherCAT总线全球通用型

L7N-S系列伺服是雷赛全新一代EtherCAT高速总线型交流伺服驱动器，功率范围100W~22kW，控制电、主电分离，标配动态制动、STO安全功能，。主要用于光伏、锂电、半导体、机器人、电子、激光、精密机床、物流等。



3.2kHz速度环带宽

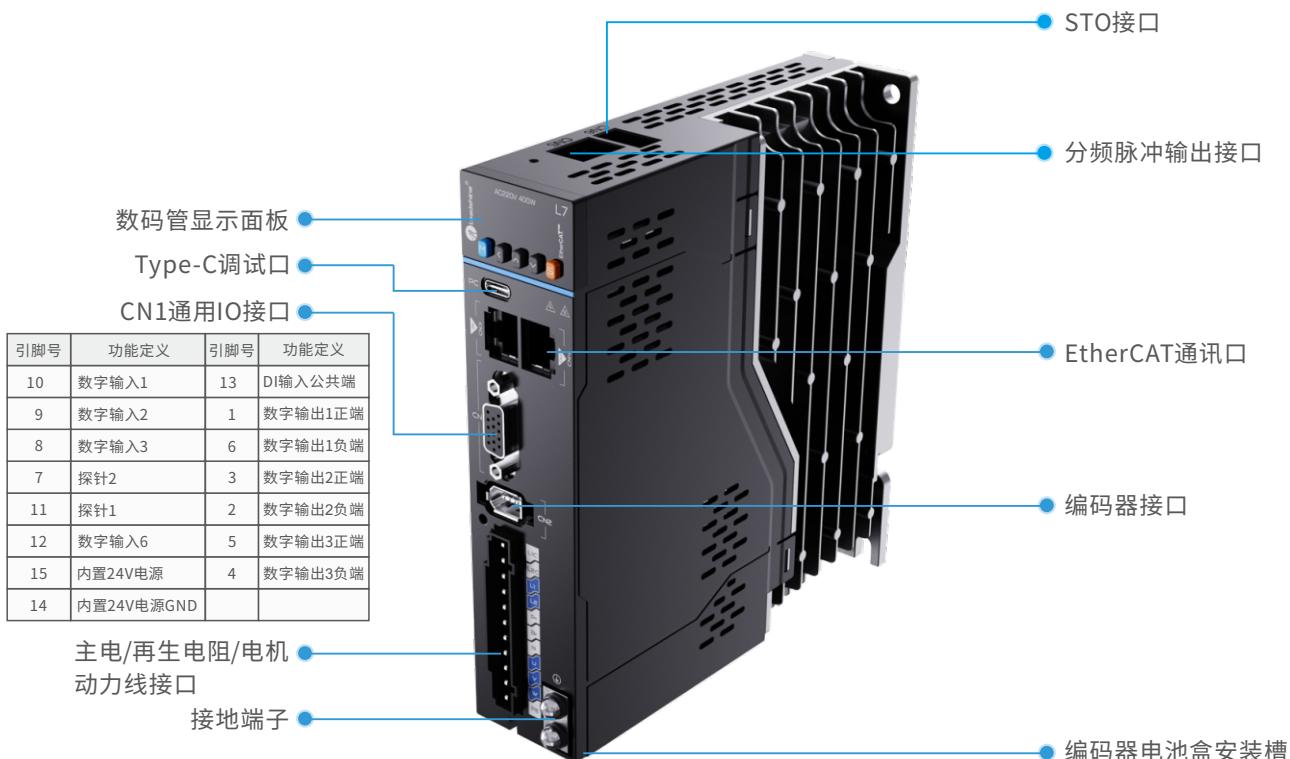
24Bit多圈绝对值编码器

标配动态制动功能

标配STO (SIL3等级)

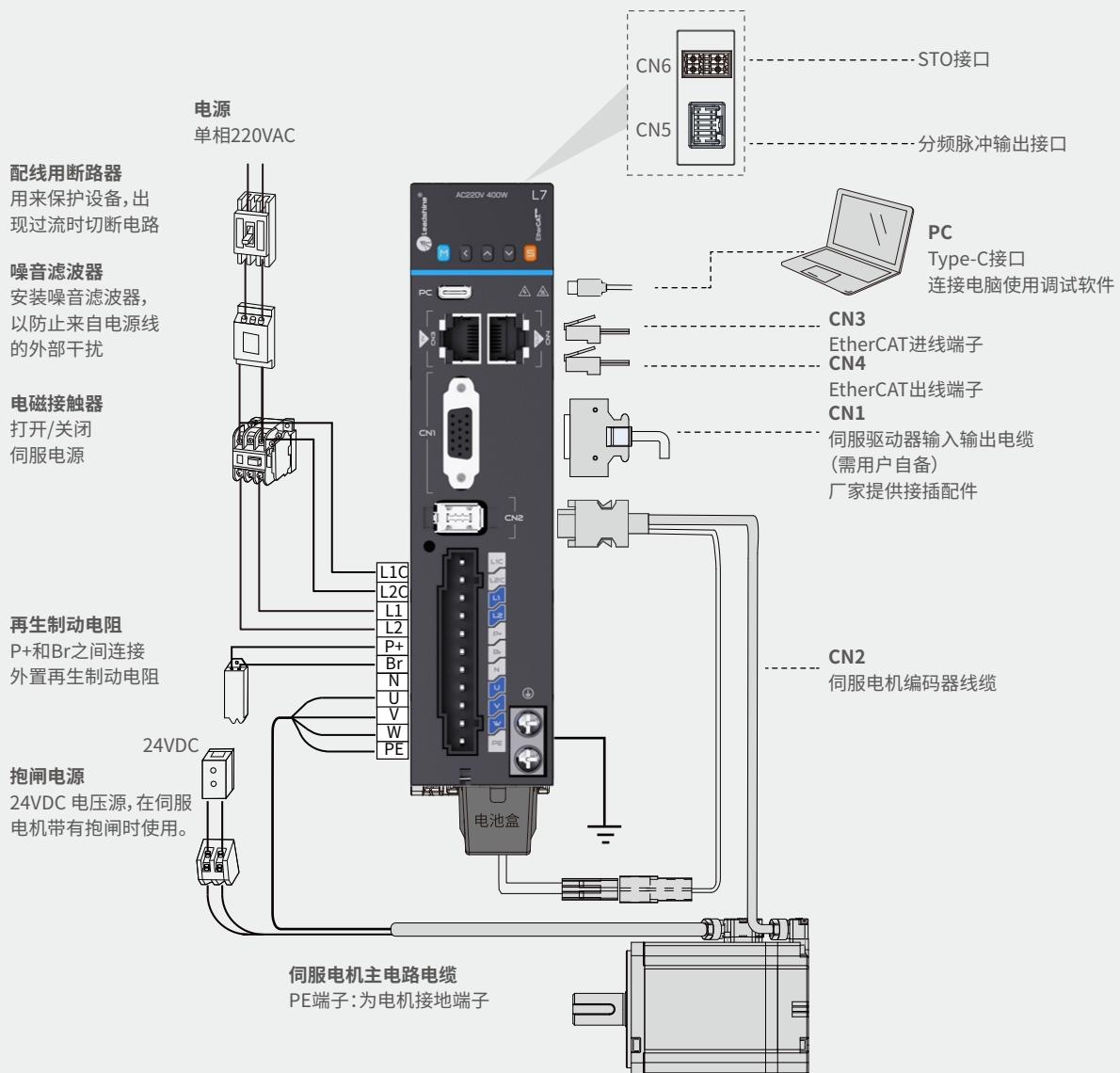
支持仅USB供电导入、导出参数

### 接口说明



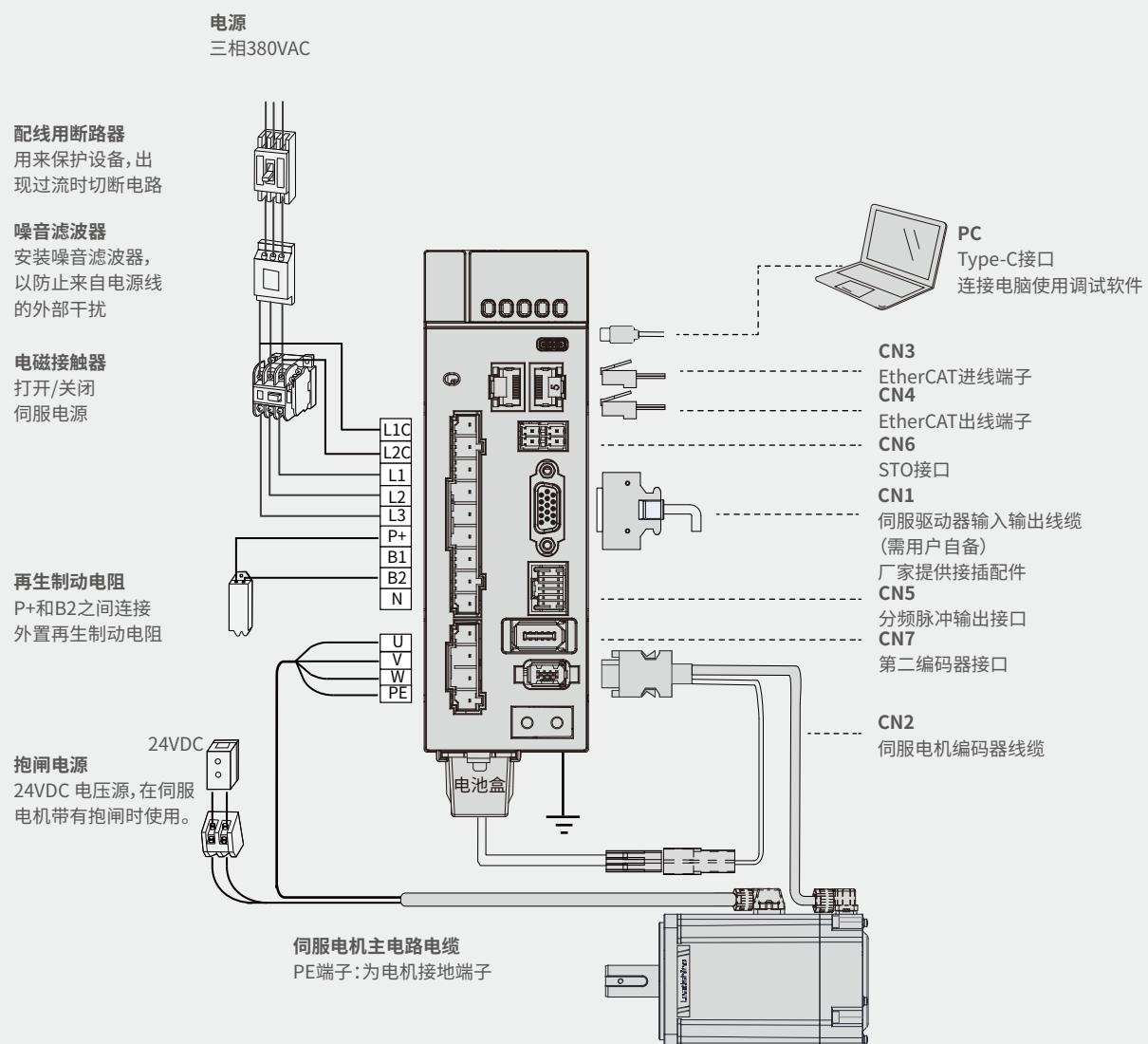
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L7N-100S~1000S外围设备连接图

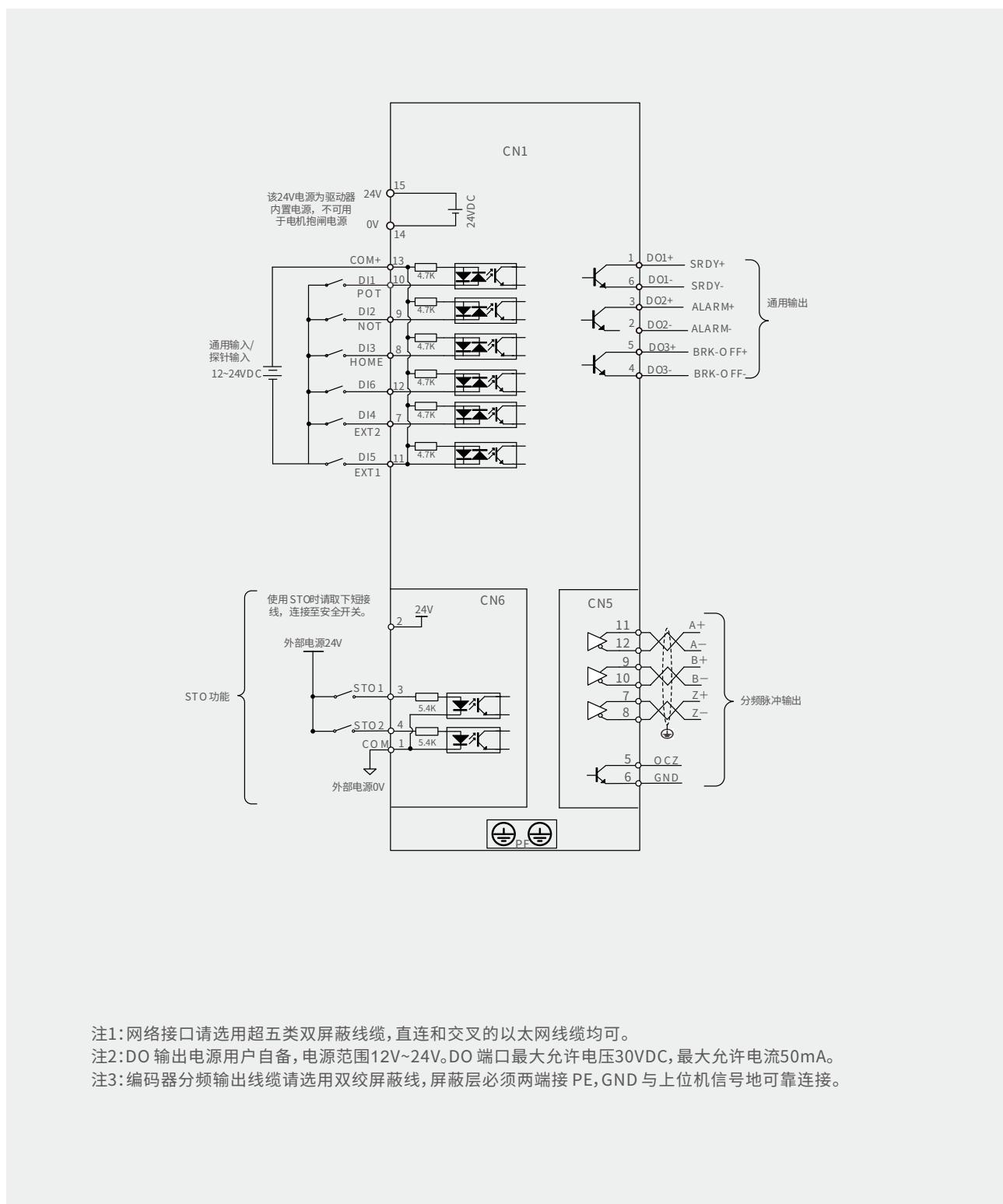


## ■ 驱动器与外围设备连接图

L7N-1500S~2000S/L7N-1000ST~1500ST外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1: 网络接口请选用超五类双屏蔽线缆, 直连和交叉的以太网线缆均可。

注2: DO 输出电源用户自备, 电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC, 最大允许电流50mA。

注3: 编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

# L7P系列

## 脉冲全球通用

L7P脉冲系列伺服是雷赛智能开发的脉冲型交流伺服，功率从100W到7.5kW。支持脉冲控制、速度控制、转矩控制、RS485通讯，内置单轴控制器，可配置16段内部指令位置。主要应用于电子制造、激光、雕刻、机床、注塑机械手、物流、纺织、机器人、新能源等各种行业自动化设备。



3.2kHz速度环带宽

24Bit多圈绝对值编码器

标配动态制动功能

支持仅USB供电导入、导出参数

I/O接口丰富, 支持8路输入、5路输出

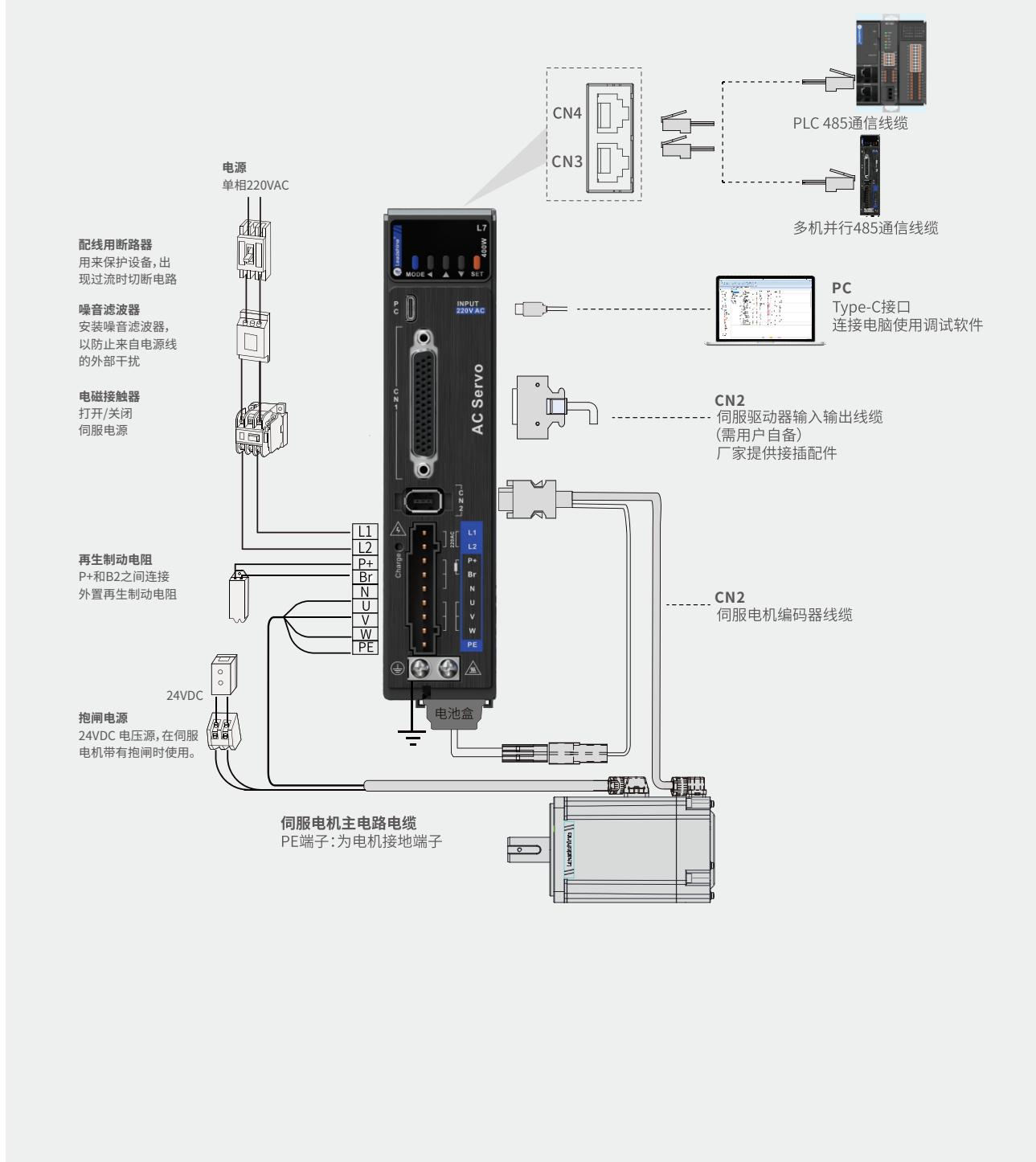
支持最高4MHz脉冲指令输入

### 接口说明



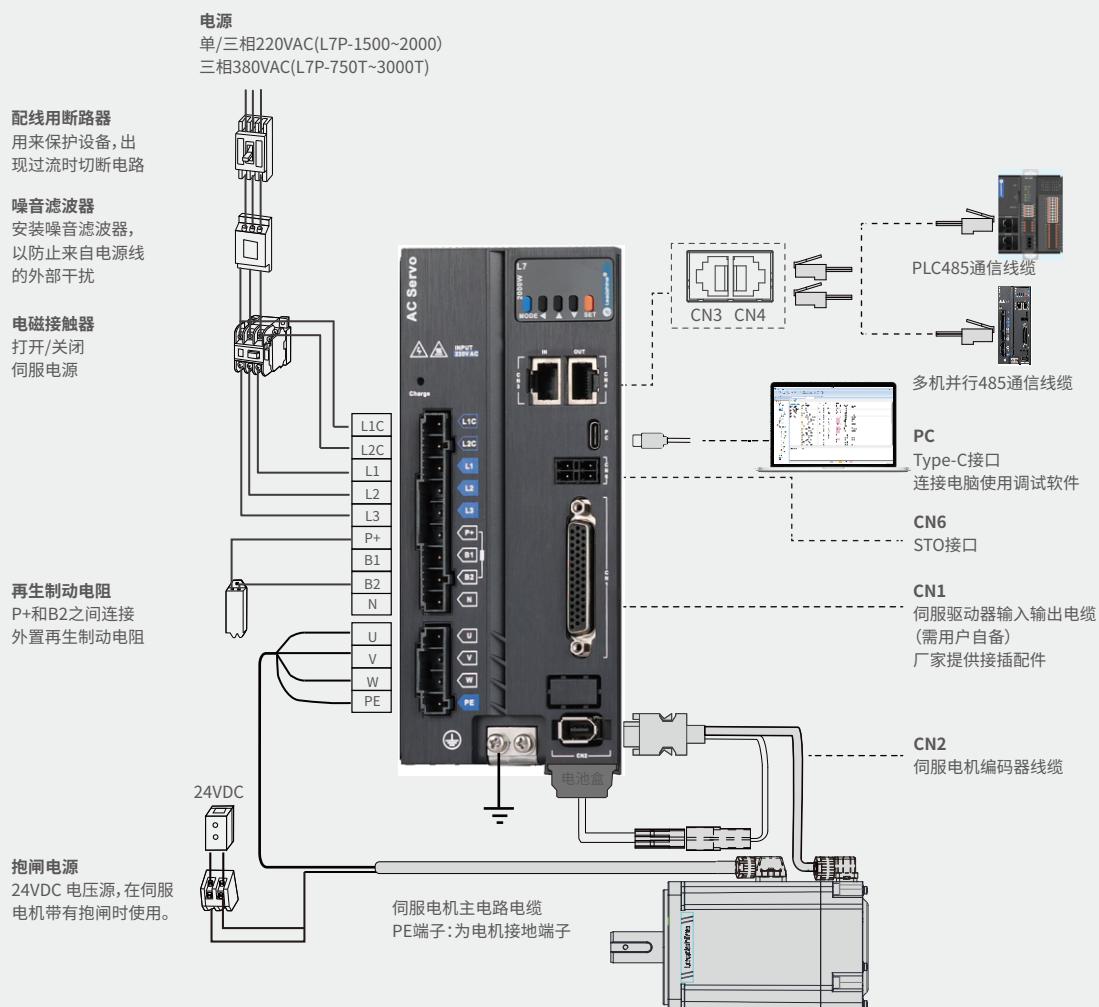
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L7P-100~1000外围设备连接图



## ■ 驱动器与外围设备连接图

### L7P-1500~2000/L7P-750T~3000T外围设备连接图

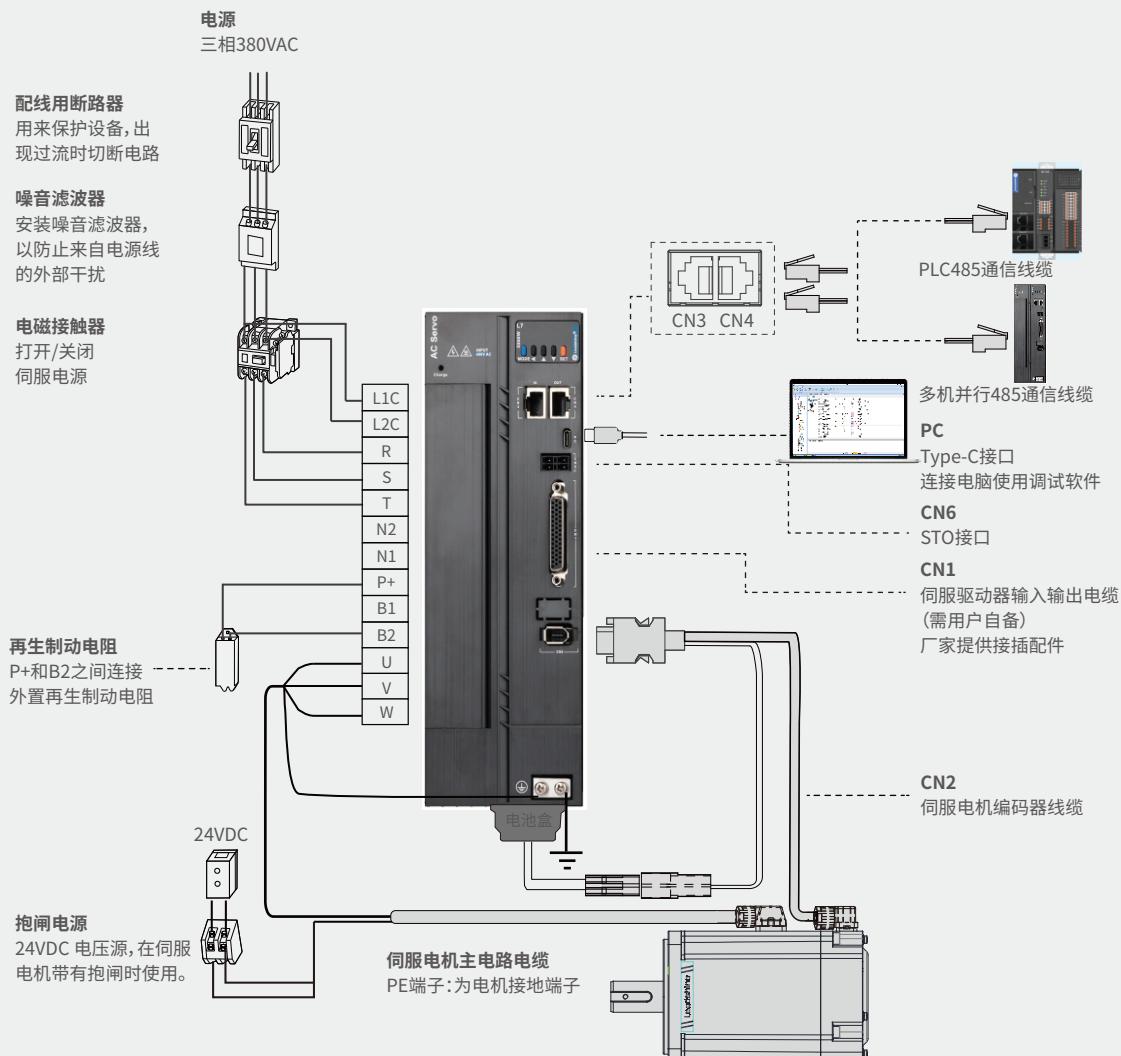


注1:仅举例三相220V电源接法

注2:外接制动电阻时,请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

## ■ 驱动器与外围设备连接图

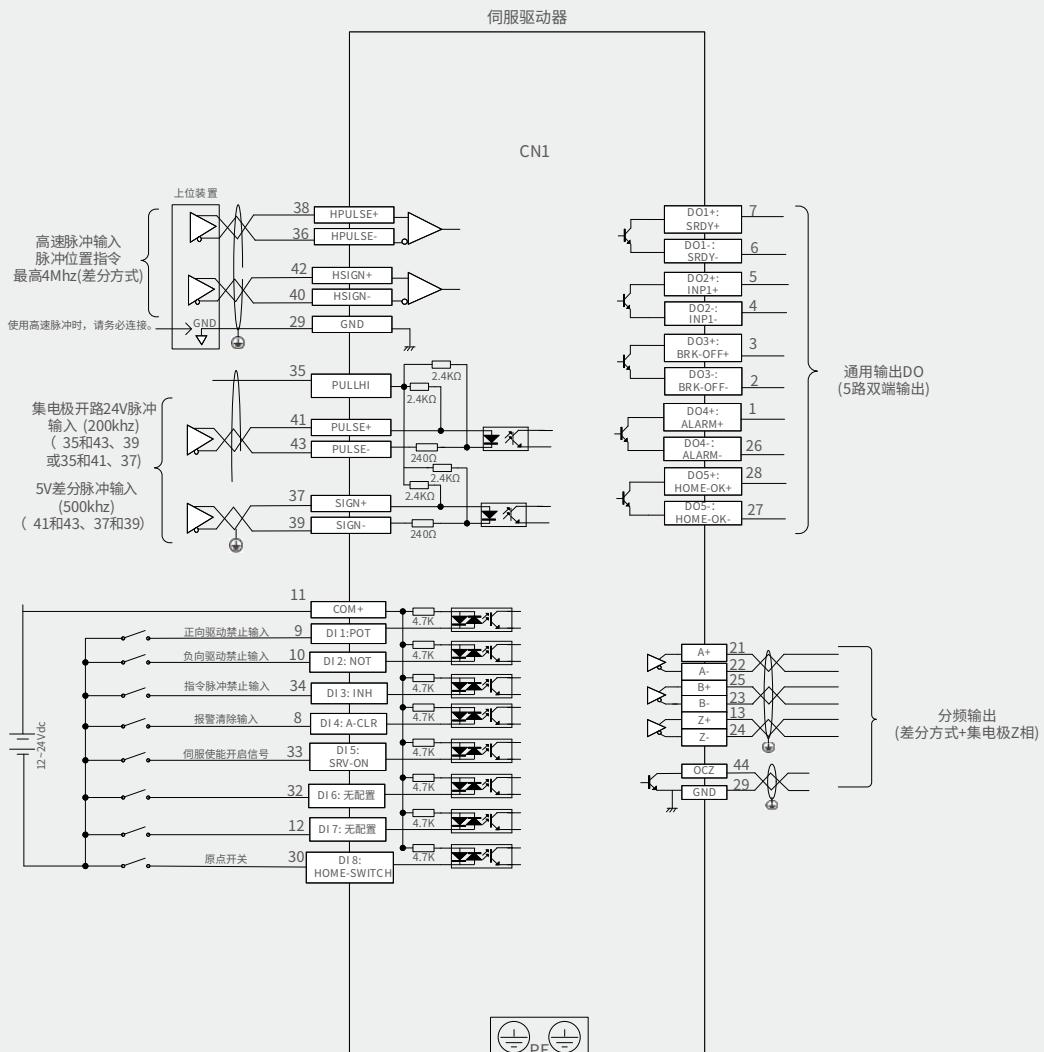
### L7P-4400T~7500T外围设备连接图



注1: 外接制动电阻时, 请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

注2: 如需外接直流电抗器, 请在N1 N2之间接入 (默认N1, N2短接)

## ■ 驱动器接线图



注1: 脉冲口接线请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

注2: DO 输出电源用户自备, 电源范围 12V~24V。DO 端口最大允许电压 30VDC, 最大允许电流 50mA。

注3: 编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

L7P/N大功率系列产品功率范围为 11kW~22kW, 分别支持Modbus / EtherCAT 通讯协议, 采用对应的通讯接口, 配合上位机(包含控制器、PLC)可实现多台伺服驱动器组网运行。另外 L7N中大功率系列产品搭载了最新的一键自整定功能, 提供了刚性表设置、惯量识别和振动抑制功能, 支持 Type-C 连接调试, 使伺服驱动器的操作调试变得简单易用。配合 ACM2 系列高响应伺服电机(电机搭配 24 位多圈绝对值编码器), 支持 PT1000 电机温度检测保证电机稳定可靠运行。同时还支持龙门同步、全闭环、超级跟踪功能。



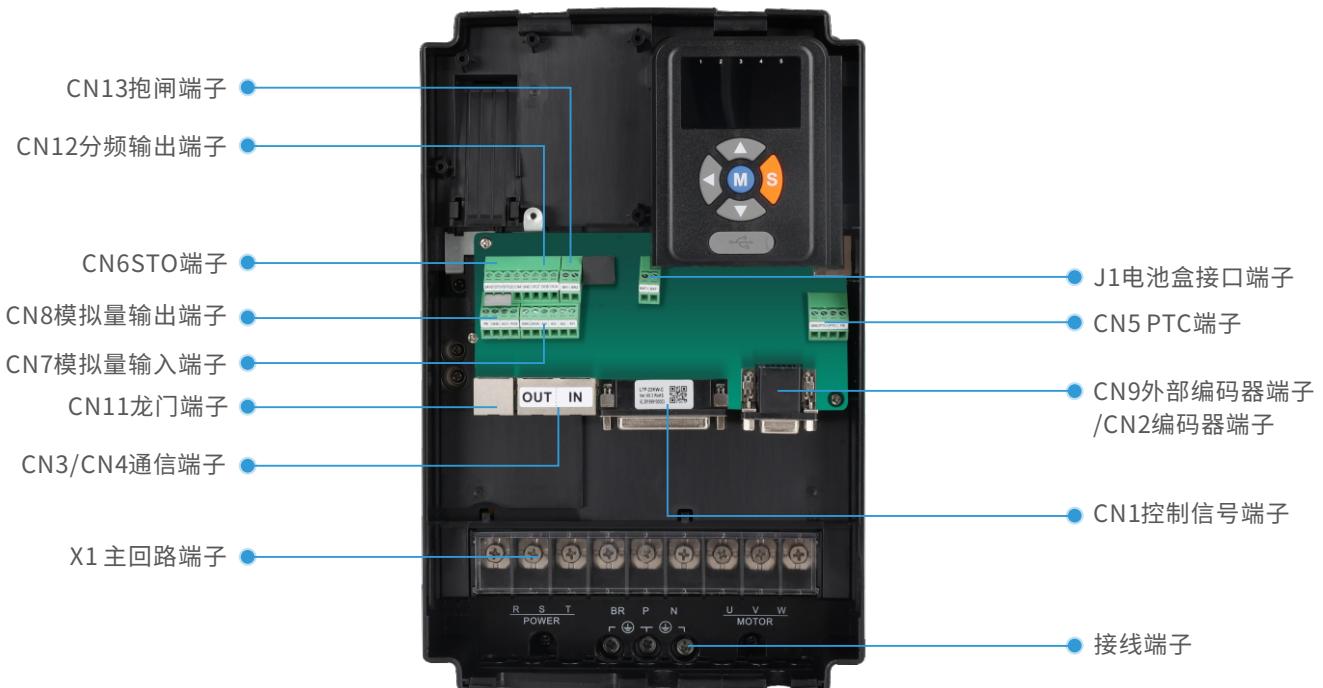
24Bit多圈绝对值编码器

支持仅USB供电导入、导出参数

支持PTC温度检测

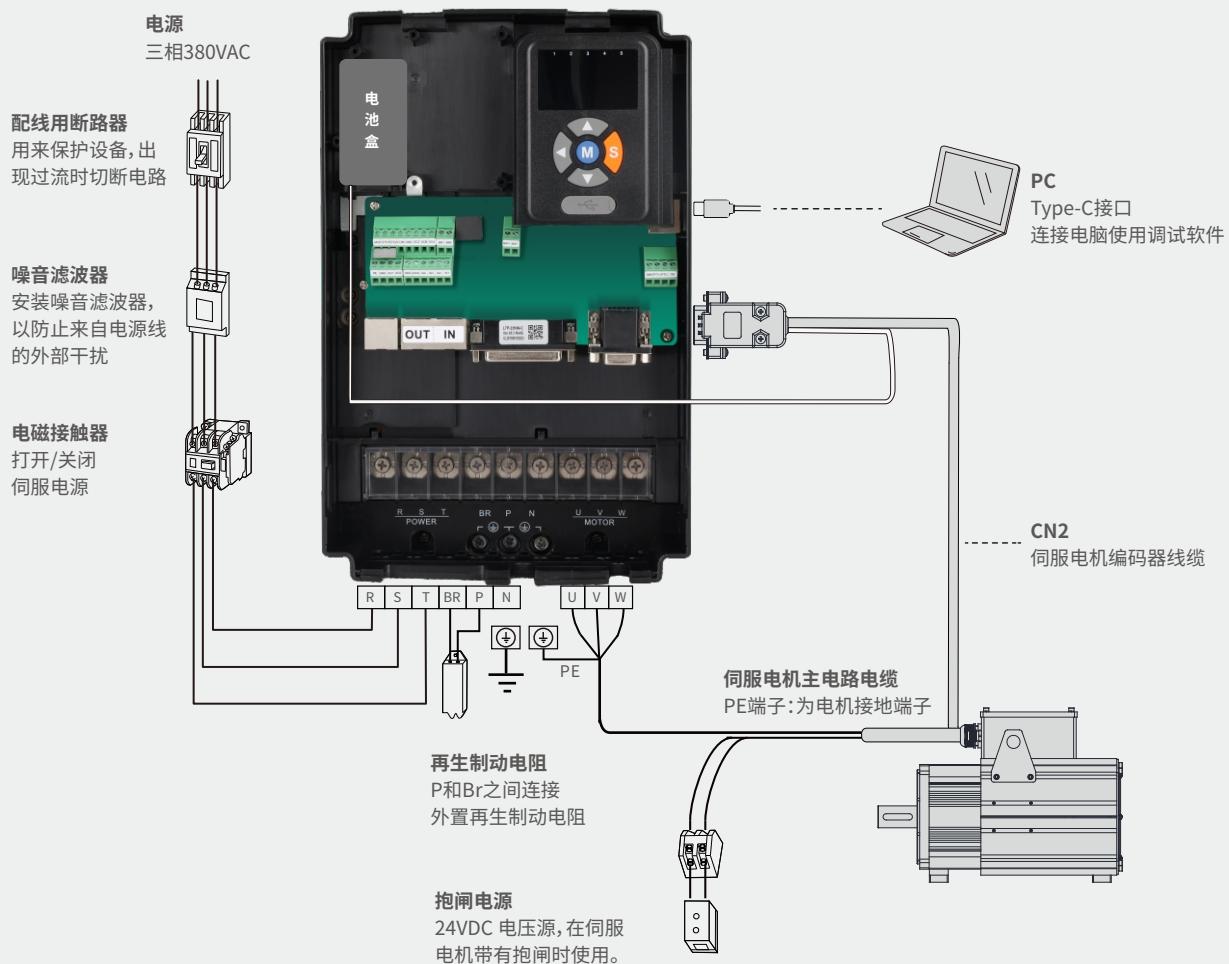
最高2倍过载

### ■ 接口说明



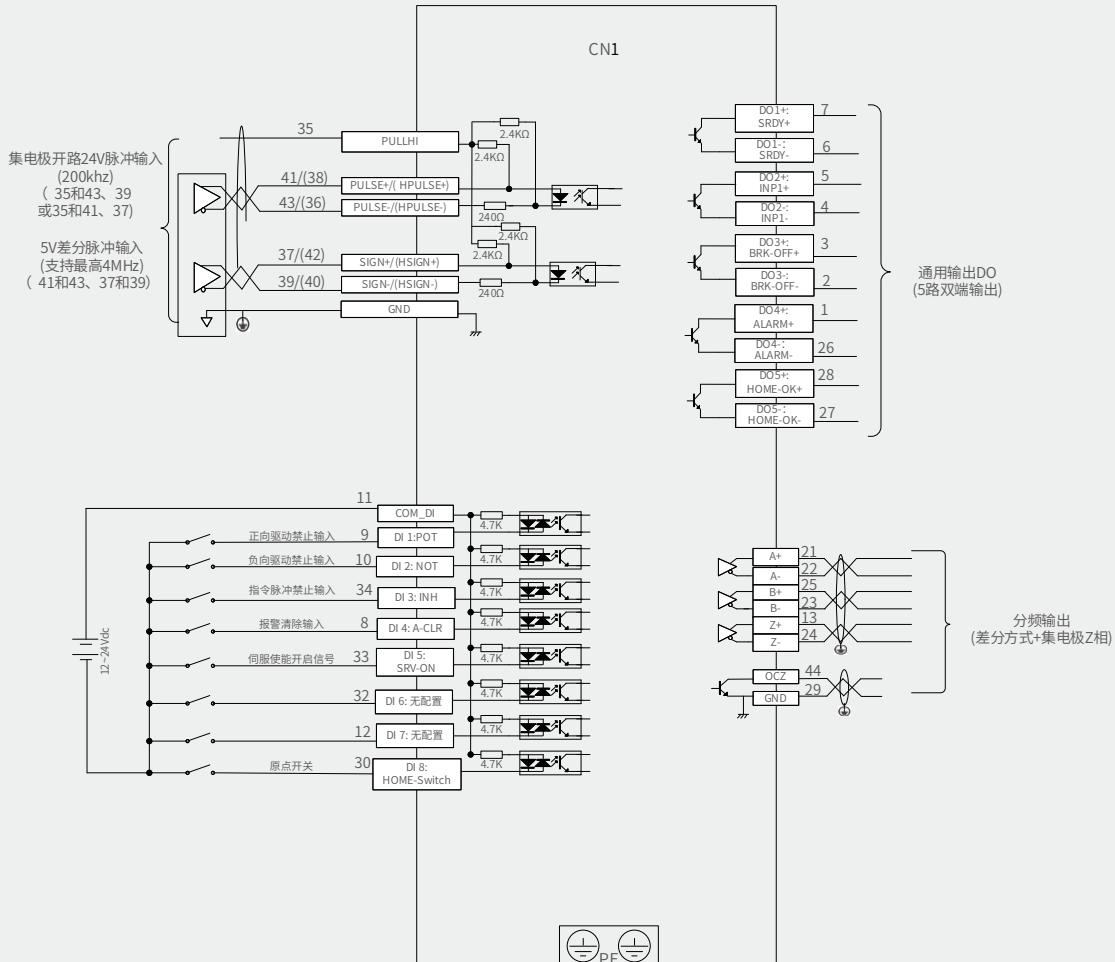
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L7P-11K0T~22K0T/L7N-11K0T~22K0T外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图

L7P-11K0T~22K0T驱动器接线图



备注：

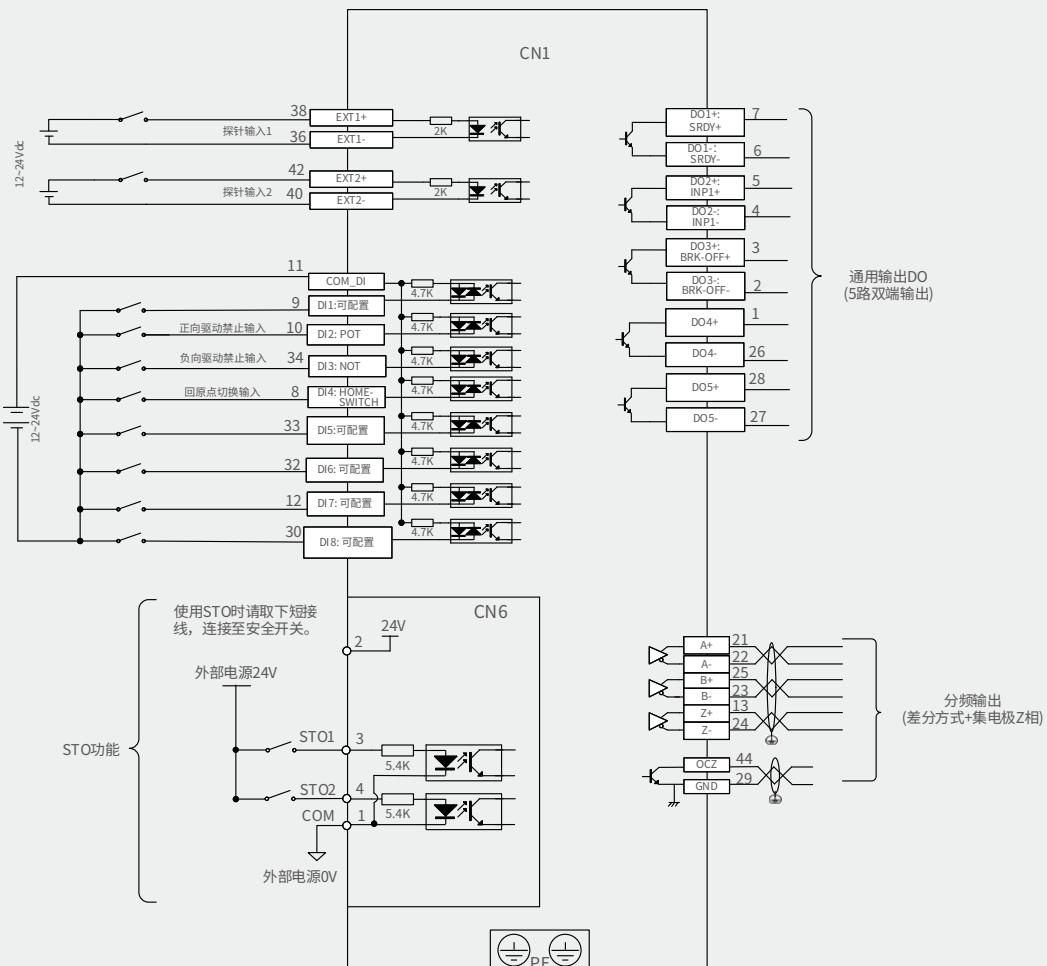
注1：脉冲口接线请选用双绞屏蔽线，屏蔽层必须两端接PE，GND与上位机信号地可靠连接。

注2：DO输出电源用户自备，电源范围12V~24V。DO端口最大允许电压30VDC，最大允许电流50mA。

注3：编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线，屏蔽层必须两端接PE，GND与上位机信号地可靠连接。

## 驱动器接线图

## L7N-11K0T~22K0T驱动器接线图



备注：

注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。

注3:编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线,屏蔽层必须两端接PE,GND与上位机信号地可靠连接。

L7PN系列伺服是雷赛智能研制的支持 PROFINET 通讯协议的高性能交流伺服驱动器。支持 1、3、111、102、105 号报文及附加报文 750 和雷赛附加报文 901，可以与 S7-200 SMART、S7-1200、S7-1500/1500T 等多款 PN 总线上位机配合实现各种运动控制功能，广泛应用于包装、物流、光伏、锂电等行业。L7PN 伺服，配套功率范围为 400W~7.5KW，匹配 ACM2 系列电机，实现高精度的运动控制。



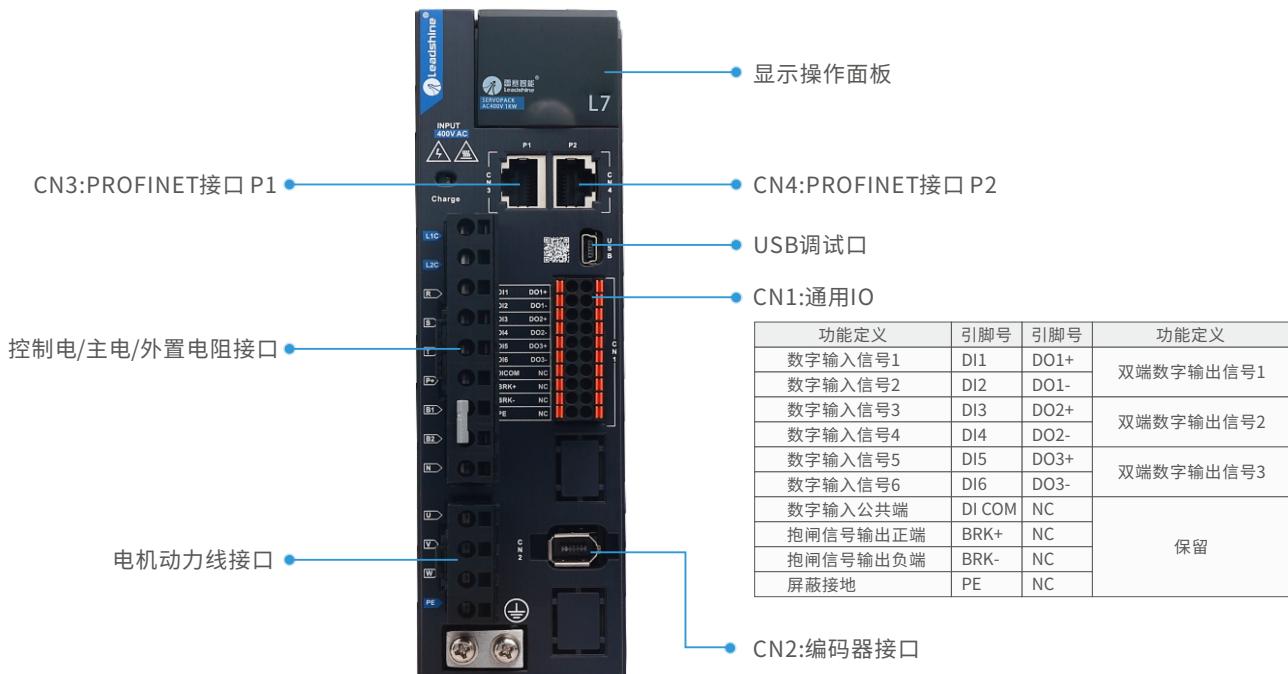
PN总线通讯, 支持多种主流报文

3.2kHz速度环带宽

支持RT、IRT控制

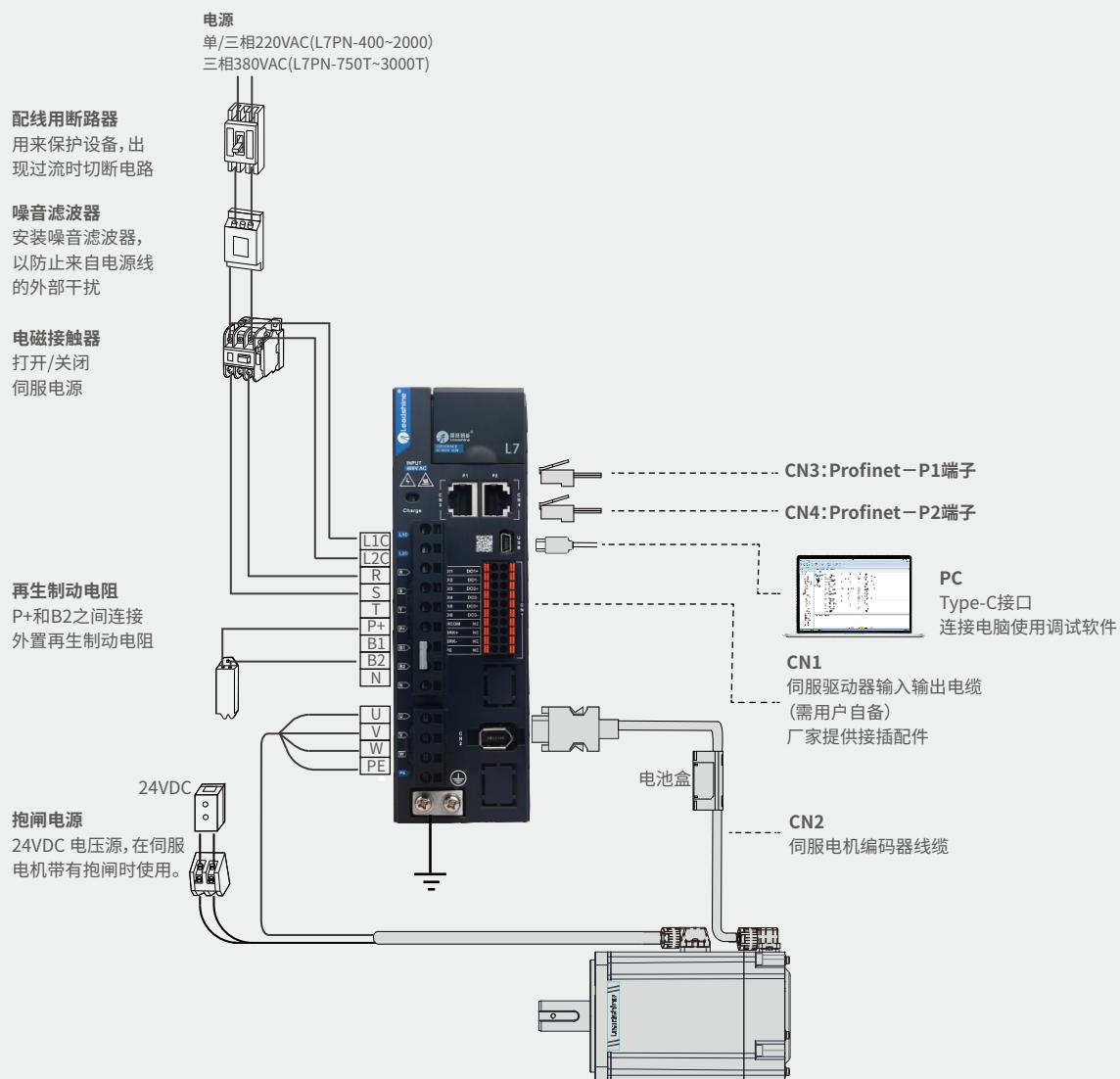
支持一键自整定功能

## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图

L7PN-400~2000/L7PN-750T~3000T外围设备连接图

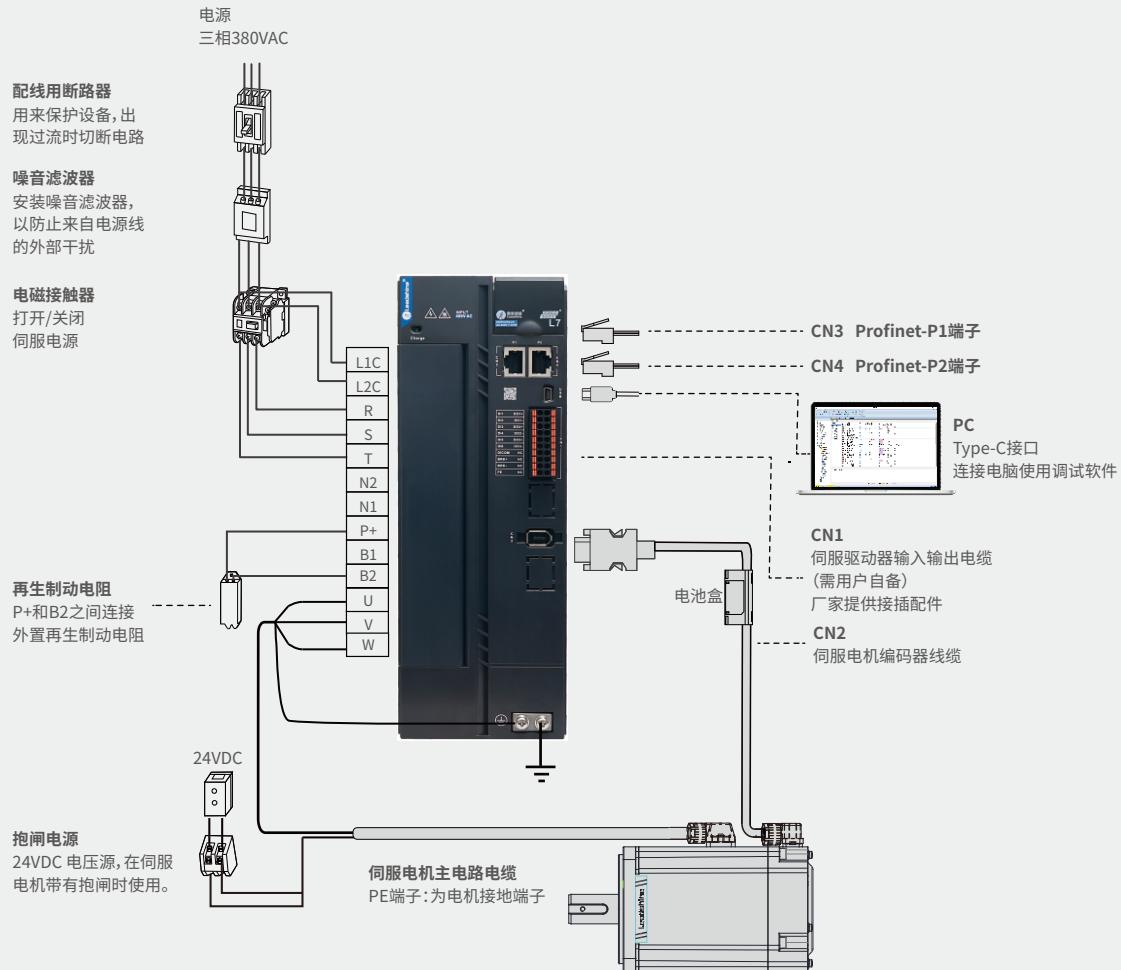


注1:仅举例三相380V电源接法;L7PN-400~2000支持单/三相220V电源输入,L7PN-750T3~7500T3仅支持三相380V电源输入,请勿接错电源,否则会导致驱动器损坏!

注2:外接制动电阻时,请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

## ■ 驱动器与外围设备连接图

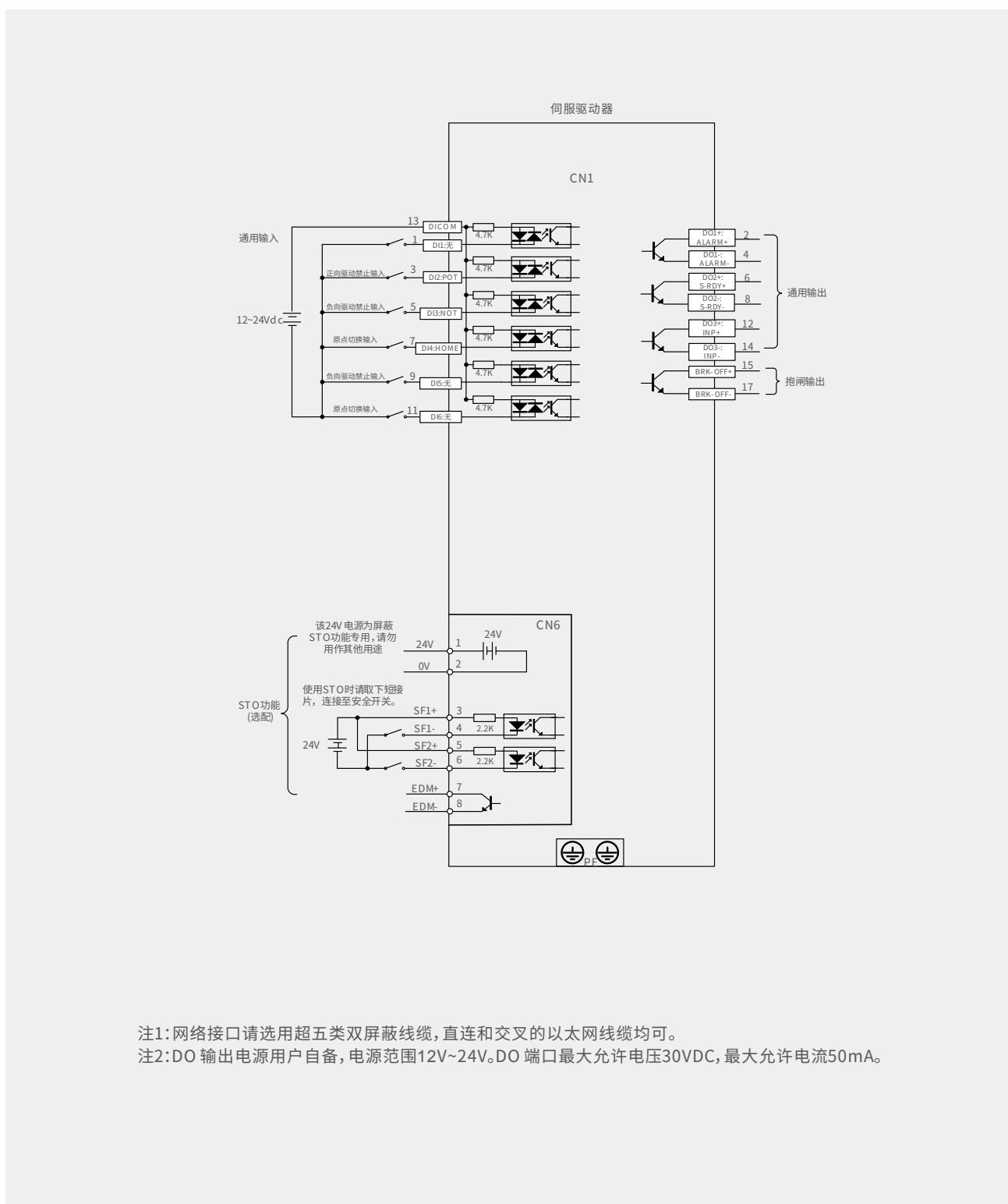
L7PN-4400T~7500T外围设备连接图



注1: 外接制动电阻时, 请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

注2: 如需外接直流电抗器, 请在N1 N2之间接入 (默认N1, N2短接)

## ■ 驱动器接线图



注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO 输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。



3.2kHz速度环带宽

16MHz位置反馈脉冲

支持EtherCAT总线控制

支持STO

## ■ 接口说明



(正面接口)

- 显示操作面板
- USB调试口
- CN3/CN4:EtherCAT接口 IN/OUT

### CN1:通用IO

功能定义	引脚号	引脚号	功能定义
高速输入24V公共端	26	13	NC
高速数字输入6	25	12	高速数字输入5
差分脉冲输入-	24	11	差分脉冲输入+
差分方向输入-	23	10	差分方向输入+
Z相分频差分输出-	22	9	Z相分频差分输出+
B相分频差分输出-	21	8	B相分频差分输出+
A相分频差分输出-	20	7	A相分频差分输出+
Z相分频集电极开路输出	19	6	数字输出4
数字输出3	18	5	数字输出2
数字输出1	17	4	数字输出公共端
信号地 (驱动器0V)	16	3	数字输入信4
数字输入3	15	2	数字输入2
数字输入1	14	1	数字输入公共端

### CN2:编码器接口

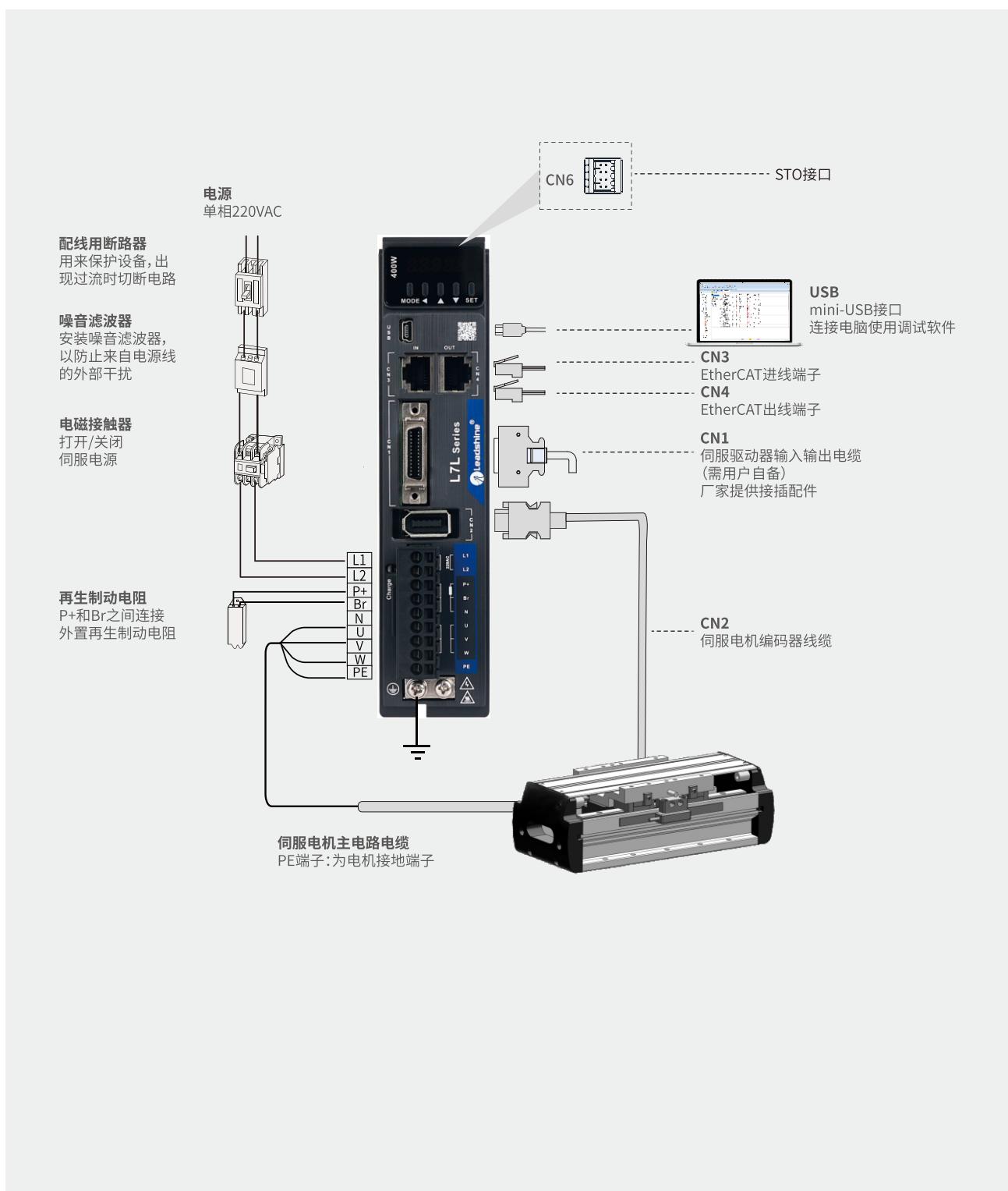
功能定义	引脚号	引脚号	功能定义
5V电源+	1	2	电源地
A相+	3	4	A相-
B相+	5	6	B相-
Z相+	7	8	Z相-
RS485+	9	10	RS485-

### 电源及电机动力线接口



(顶部接口)

## ■ 驱动器与外围设备连接图



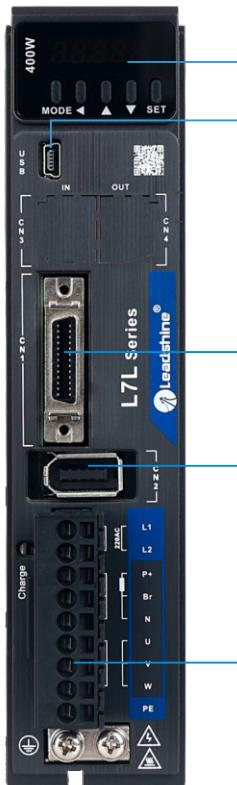


3.2kHz速度环带宽

8MHz最高指令脉冲输入

16MHz位置反馈脉冲

## ■ 接口说明



(正面接口)

- 显示操作面板
- USB调试口

### ● CN1:通用IO

功能定义	引脚号	引脚号	功能定义
高速输入24V公共端	26	13	NC
高速数字输入6	25	12	高速数字输入5
差分脉冲输入-	24	11	差分脉冲输入+
差分方向输入-	23	10	差分方向输入+
Z相分频差分输出-	22	9	Z相分频差分输出+
B相分频差分输出-	21	8	B相分频差分输出+
A相分频差分输出-	20	7	A相分频差分输出+
Z相分频集电极开路输出	19	6	数字输出4
数字输出3	18	5	数字输出2
数字输出1	17	4	数字输出公共端
信号地(驱动器0V)	16	3	数字输入信4
数字输入3	15	2	数字输入2
数字输入1	14	1	数字输入公共端

### ● CN2:编码器接口

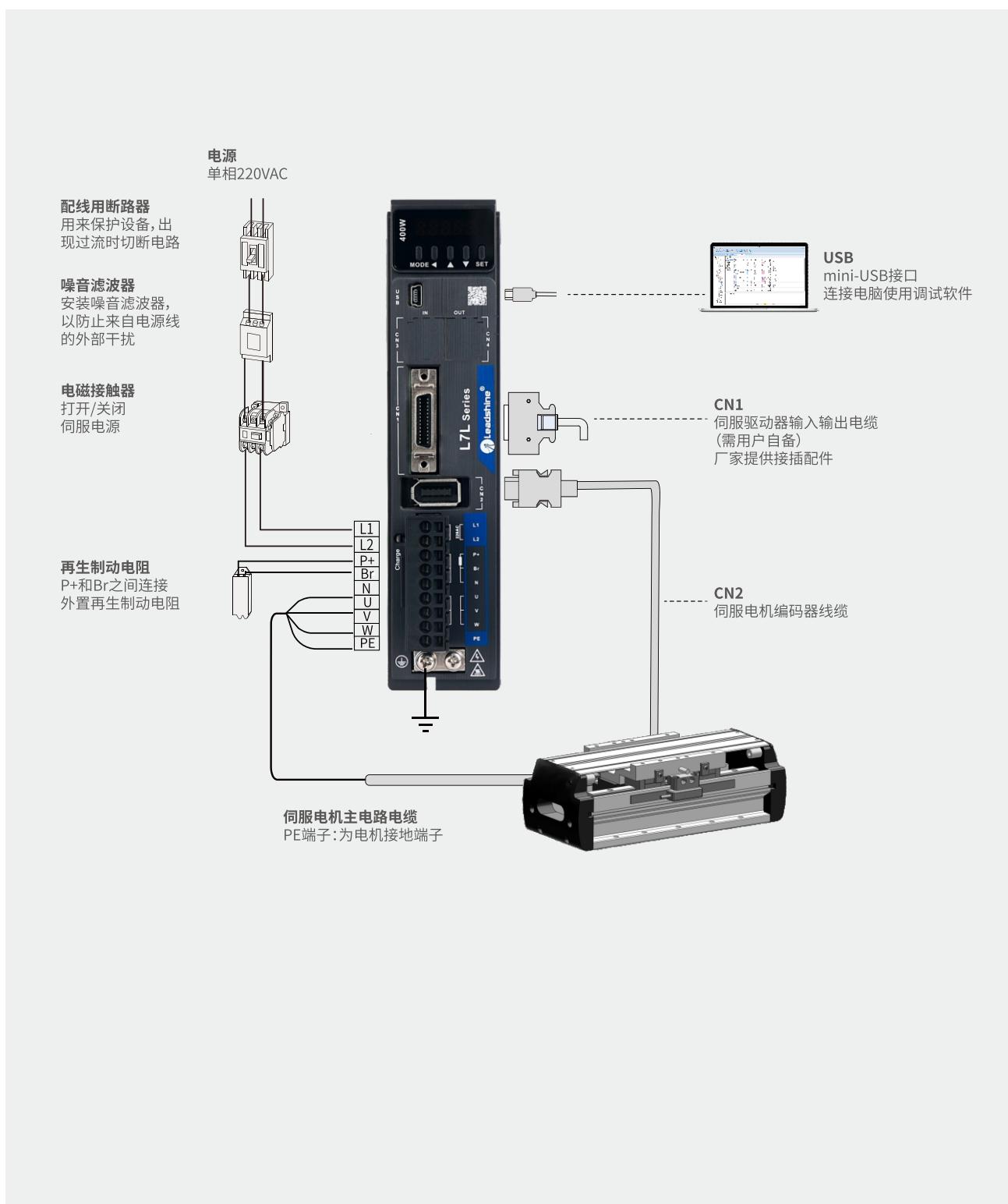
功能定义	引脚号	引脚号	功能定义
5V电源+	1	2	电源地
A相+	3	4	A相-
B相+	5	6	B相-
Z相+	7	8	Z相-
RS485+	9	10	RS485-

### ● 电源及电机动力线接口

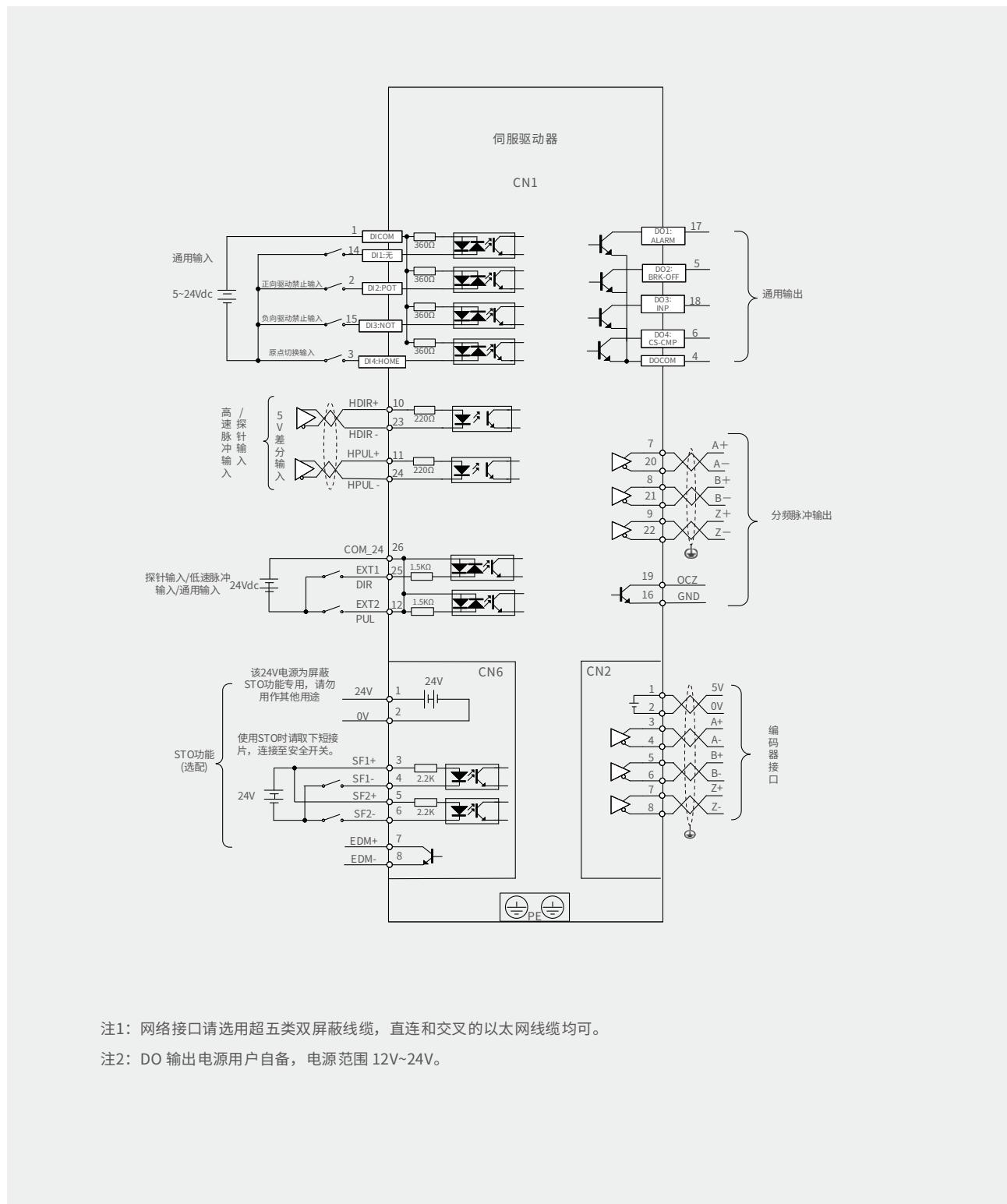


(顶部接口)

## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



# L6系列

## 标准型交流伺服系统

EtherCAT®

CANopen

RS485

脉冲指令

功率覆盖

100W~7.5kW



高价值比

方便易用

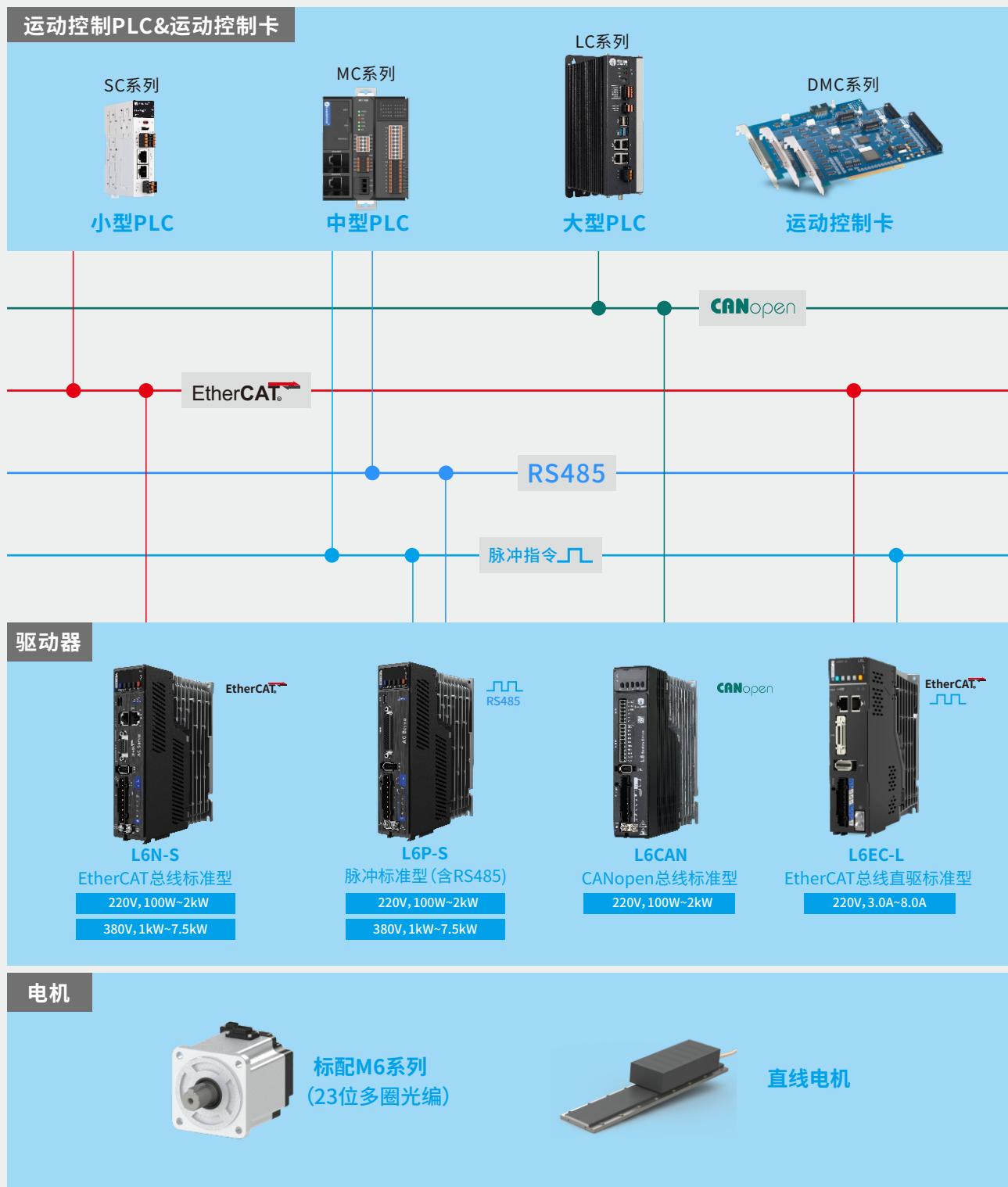
稳定可靠

- 3.0kHz速度环带宽
- 23 Bit多圈光编
- 6000rpm最高转速

- 一键整定省人工
- Type-C调试更便捷
- 支持多种总线通讯协议

- 电机防护等级IP67
- 最高三倍过载
- 标配动态制动

## 系统架构



## L6N-S系列

## EtherCAT总线标准型

L6N-S系列EtherCAT高速总线型交流伺服驱动器，最小125μs总线同步周期，功率覆盖100W~7.5kW，主要应用于光伏、锂电、半导体、机器人、电子、激光、精密机床、物流等各种行业自动化设备。



3.0kHz速度环带宽

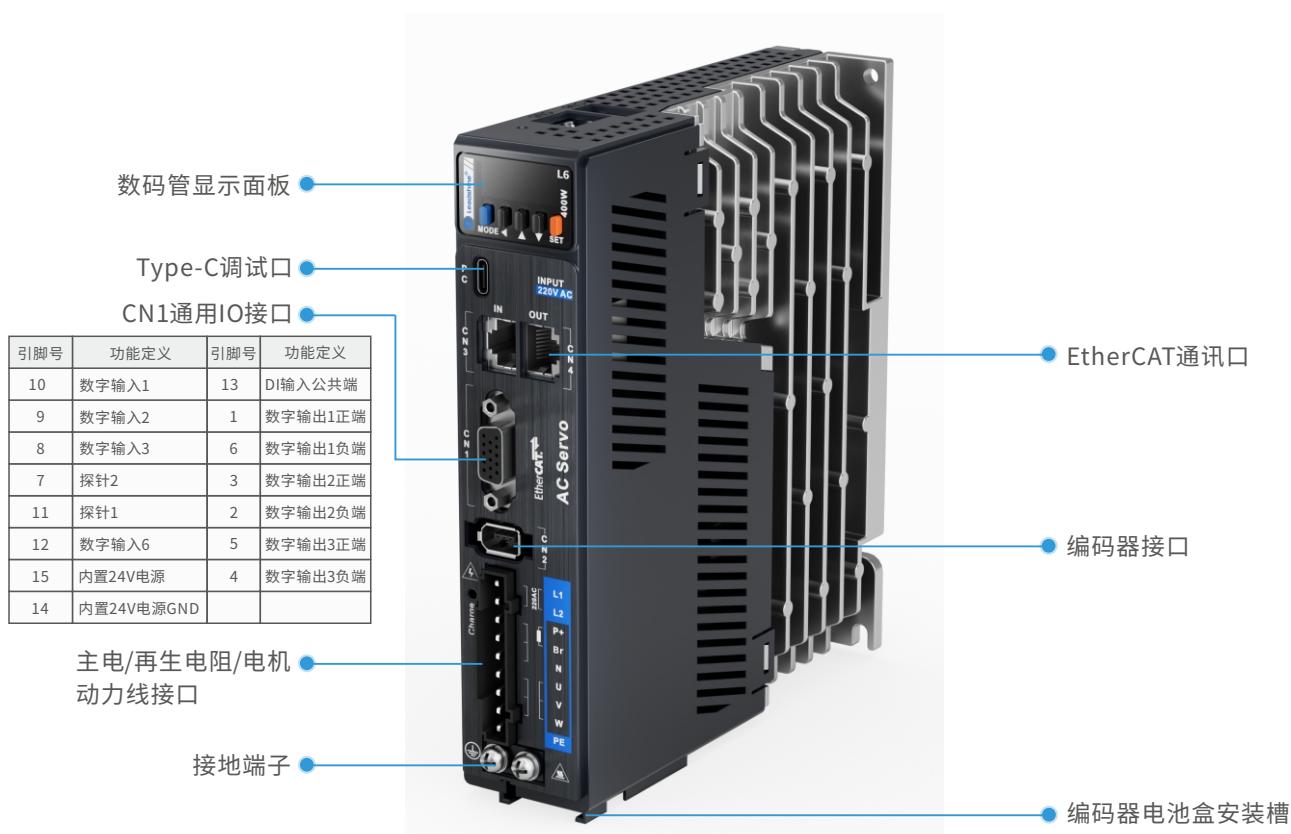
23Bit多圈绝对值编码器

标配动态制动功能

一键整定省人工

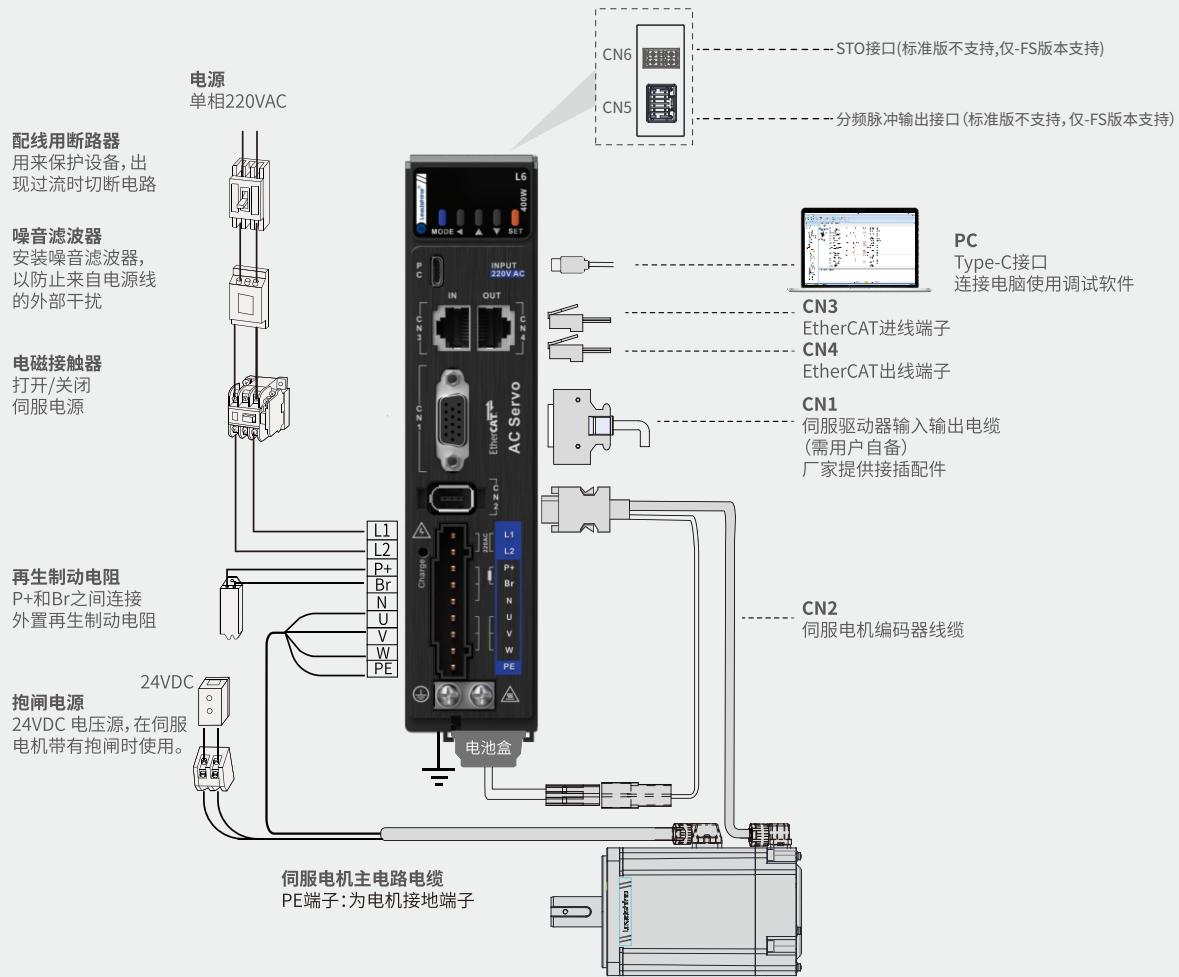
6000rpm最高转速

## ■ 接口说明



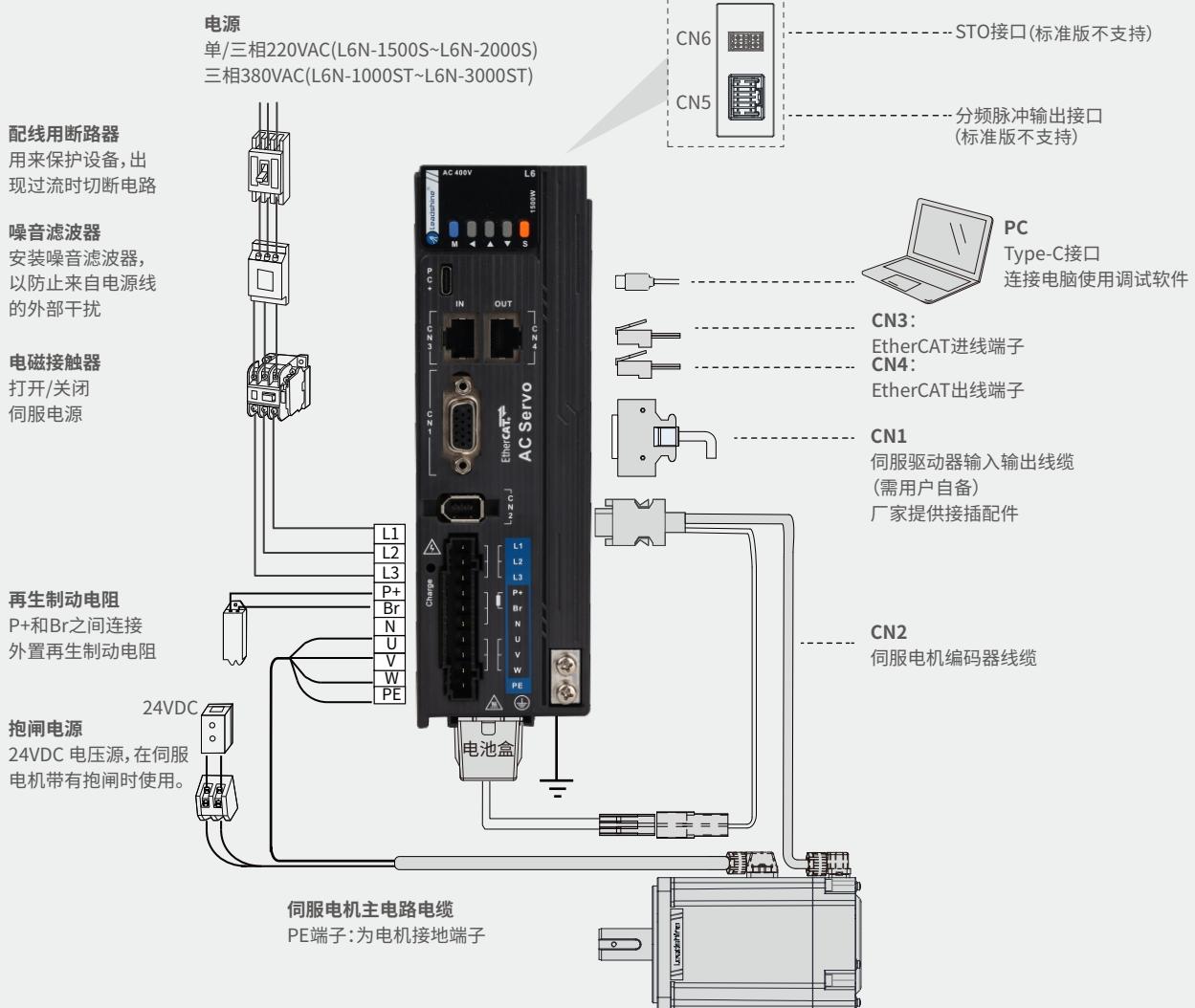
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6N-100S~1000S外围设备连接图



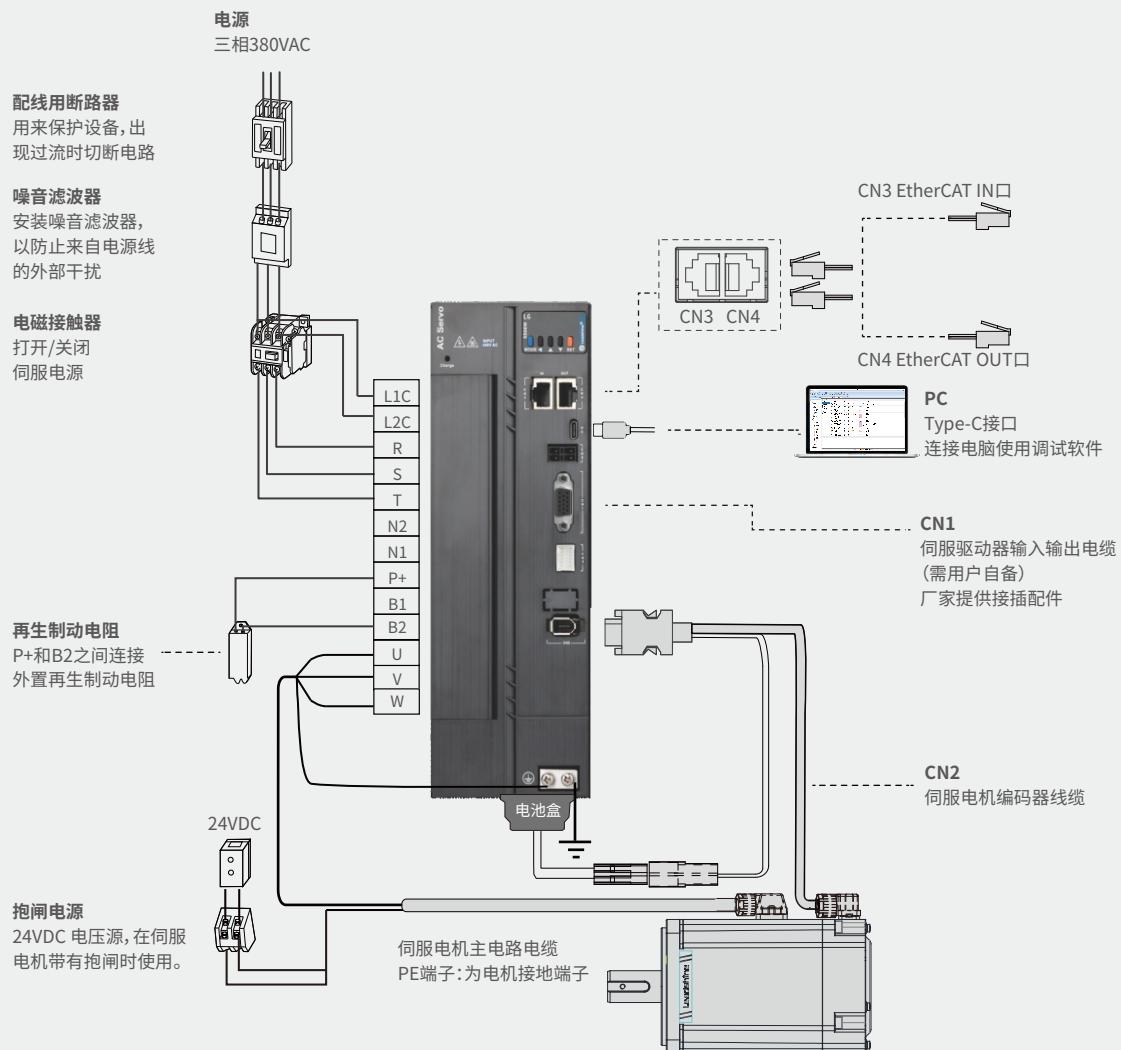
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6N-1500S~2000S/L6N-1000ST~3000ST外围设备连接图



## ■ 驱动器与外围设备连接图

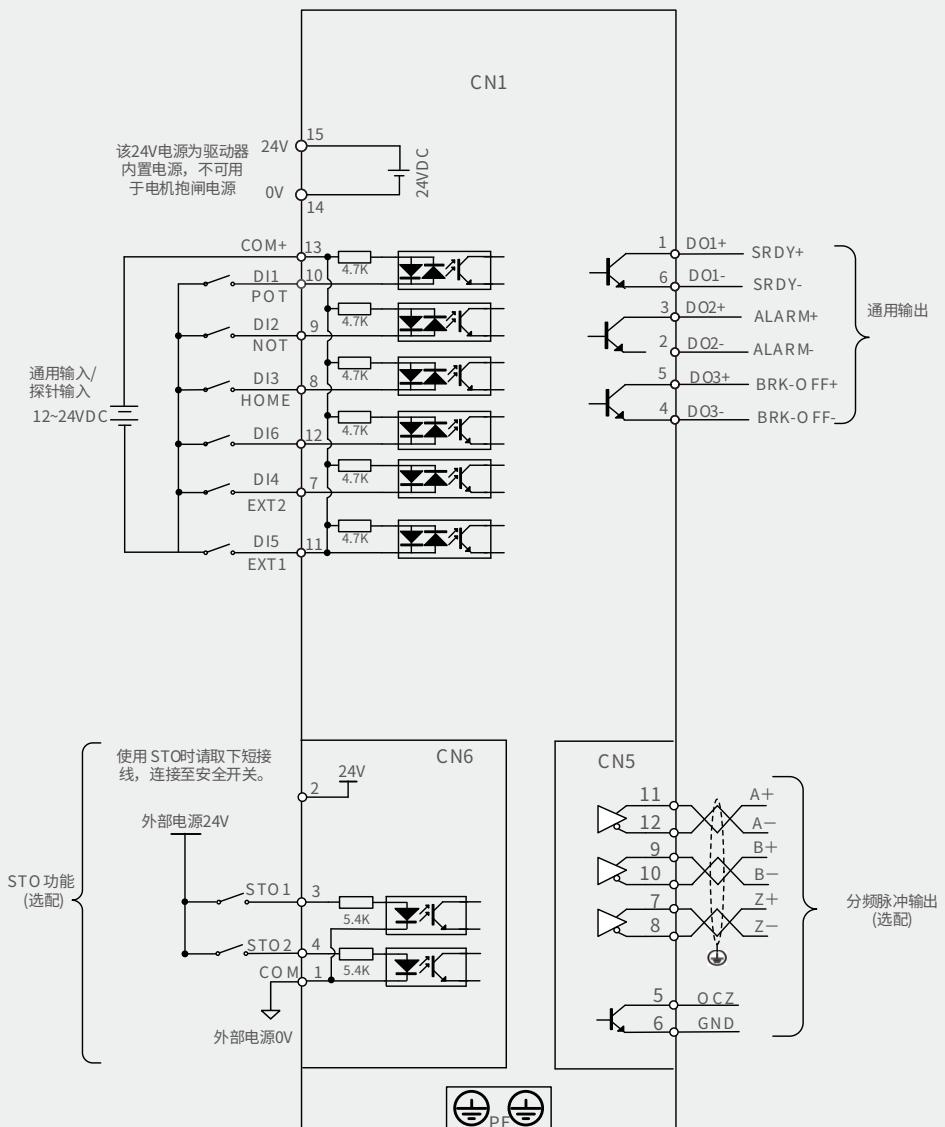
### L6N-4400T~7500T外围设备连接图



注1: 外接制动电阻时, 请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

注2: 如需外接直流电抗器, 请在N1 N2之间接入 (默认N1, N2短接)

## 驱动器接线图



注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO 输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。

# L6P-S系列

## 脉冲标准型

L6P-S系列功率覆盖100W-7.5kW,支持Modbus通讯协议,配合RS485总线可实现多台伺服驱动器组网运行。另外L6P系列产品搭载了最新的一键自整定功能,提供了刚性表设置、惯量识别和振动抑制功能,支持Type-C连接调试,使伺服驱动器的操作调试变得简单易用。适配ACM1H-S系列高响应伺服电机(电机搭配23位多圈绝对值编码器),运行可靠平稳,系统速度环带宽最大可达3.0kHz。同时还支持内部单轴控制功能(PR),超级跟踪功能以及虚拟IO,功能更加丰富齐全。



3.0kHz速度环带宽

23Bit多圈绝对值编码器

标配动态制动功能

支持仅USB供电导入、导出参数

支持I/O接口丰富,支持8路输入、5路输出

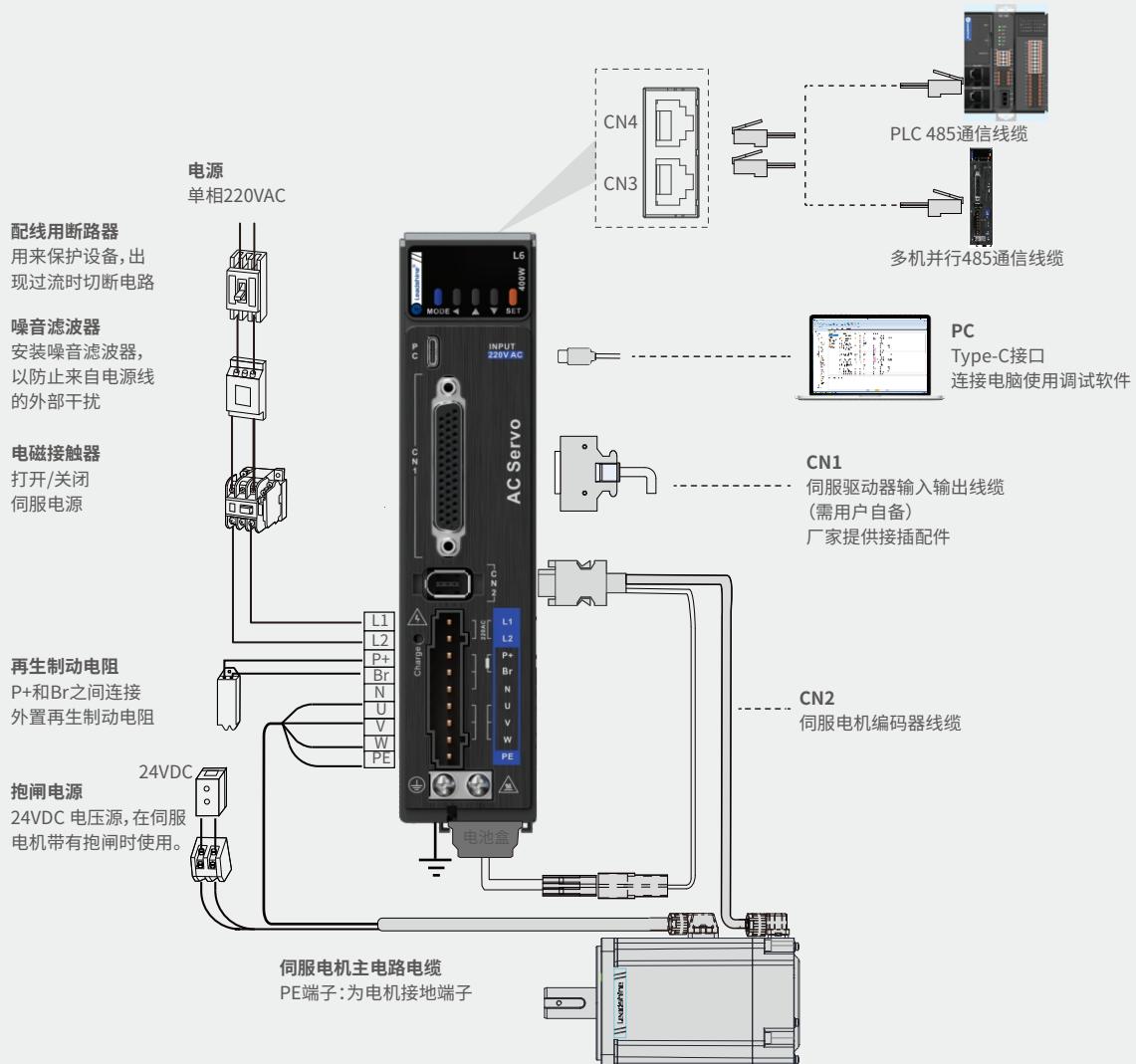
支持最高4MHz脉冲指令输入

## ■ 接口说明



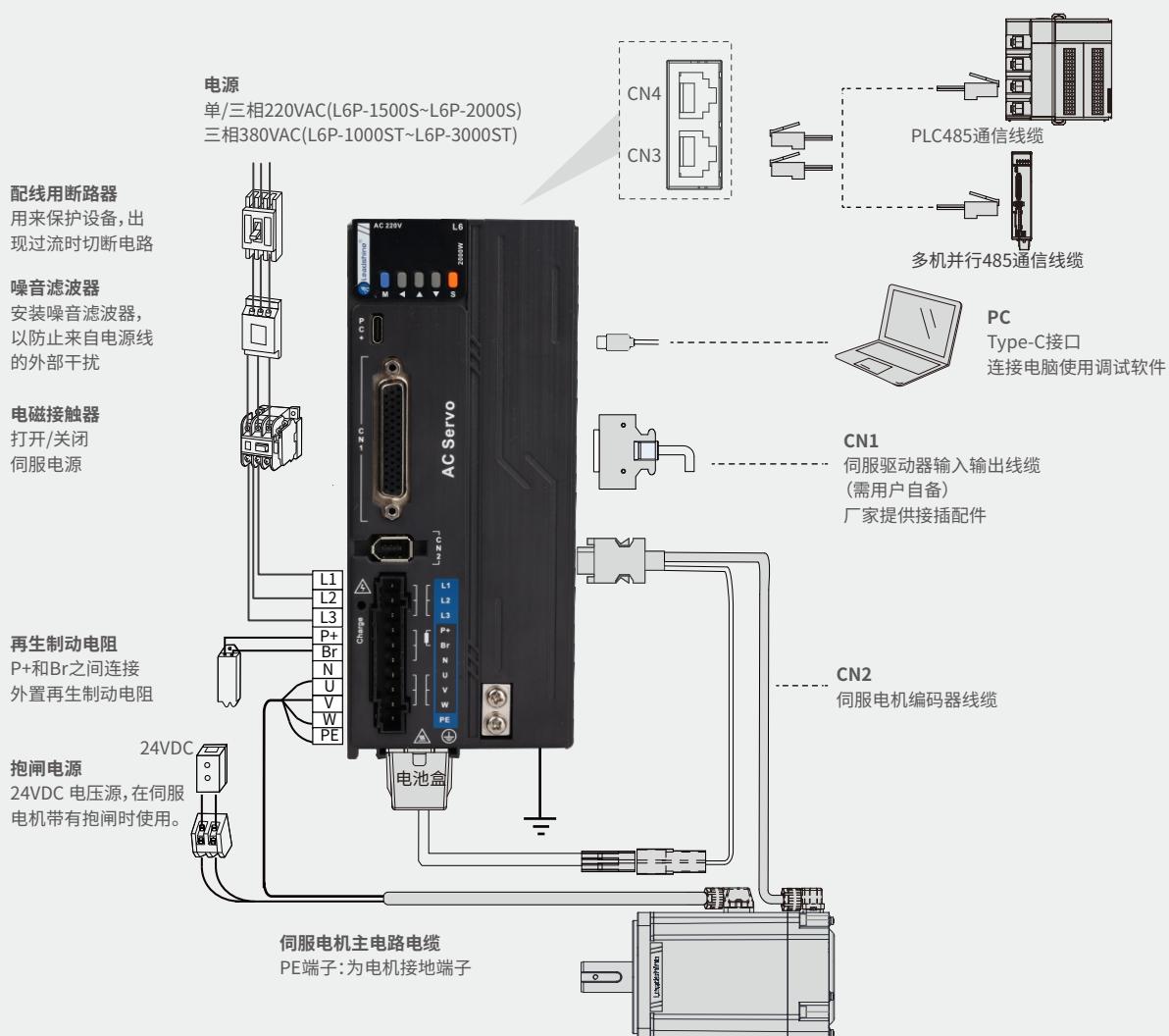
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6P-100S~1000S外围设备连接图



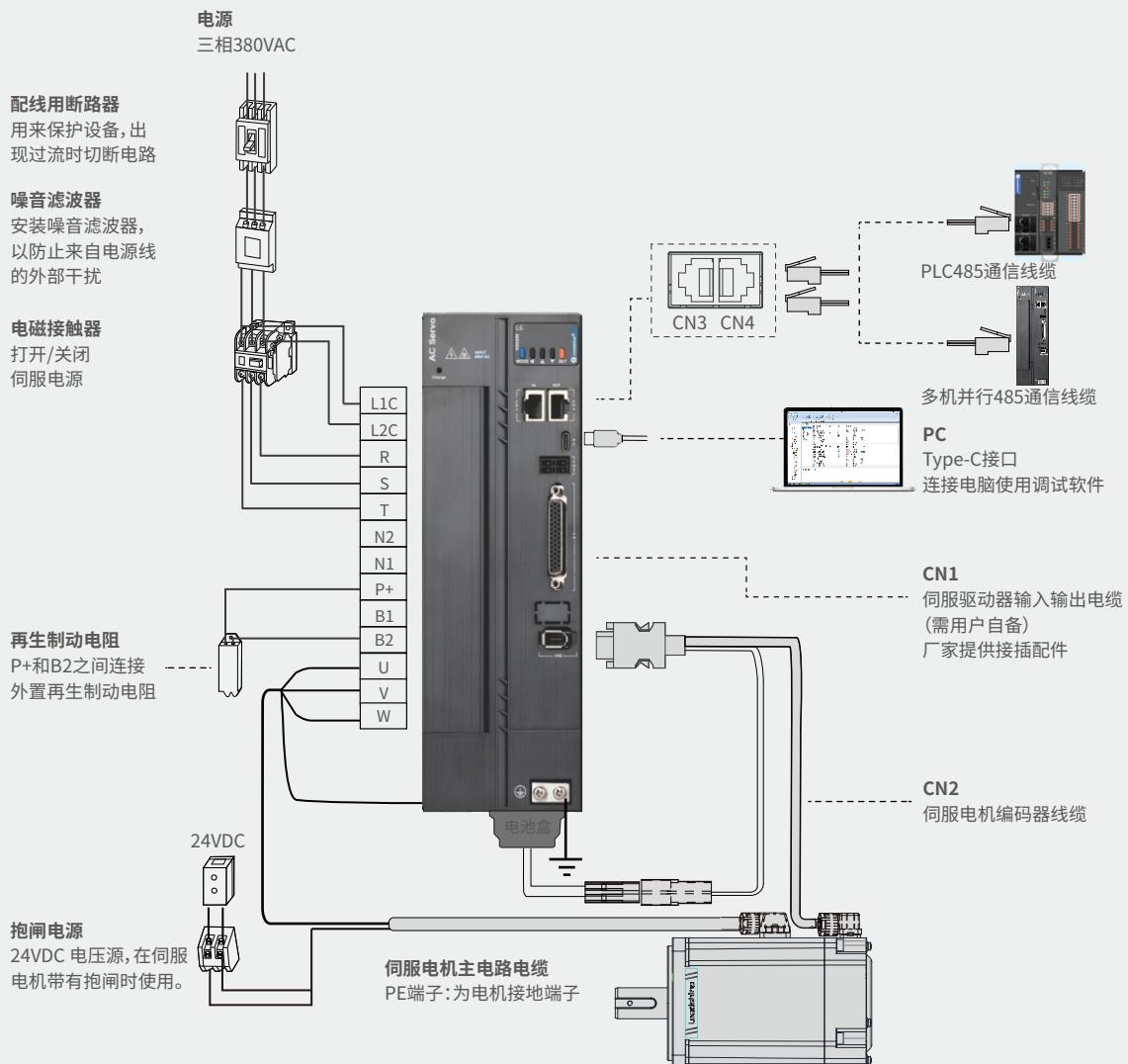
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6P-1500S~2000S/L6P-1000ST~3000ST外围设备连接图

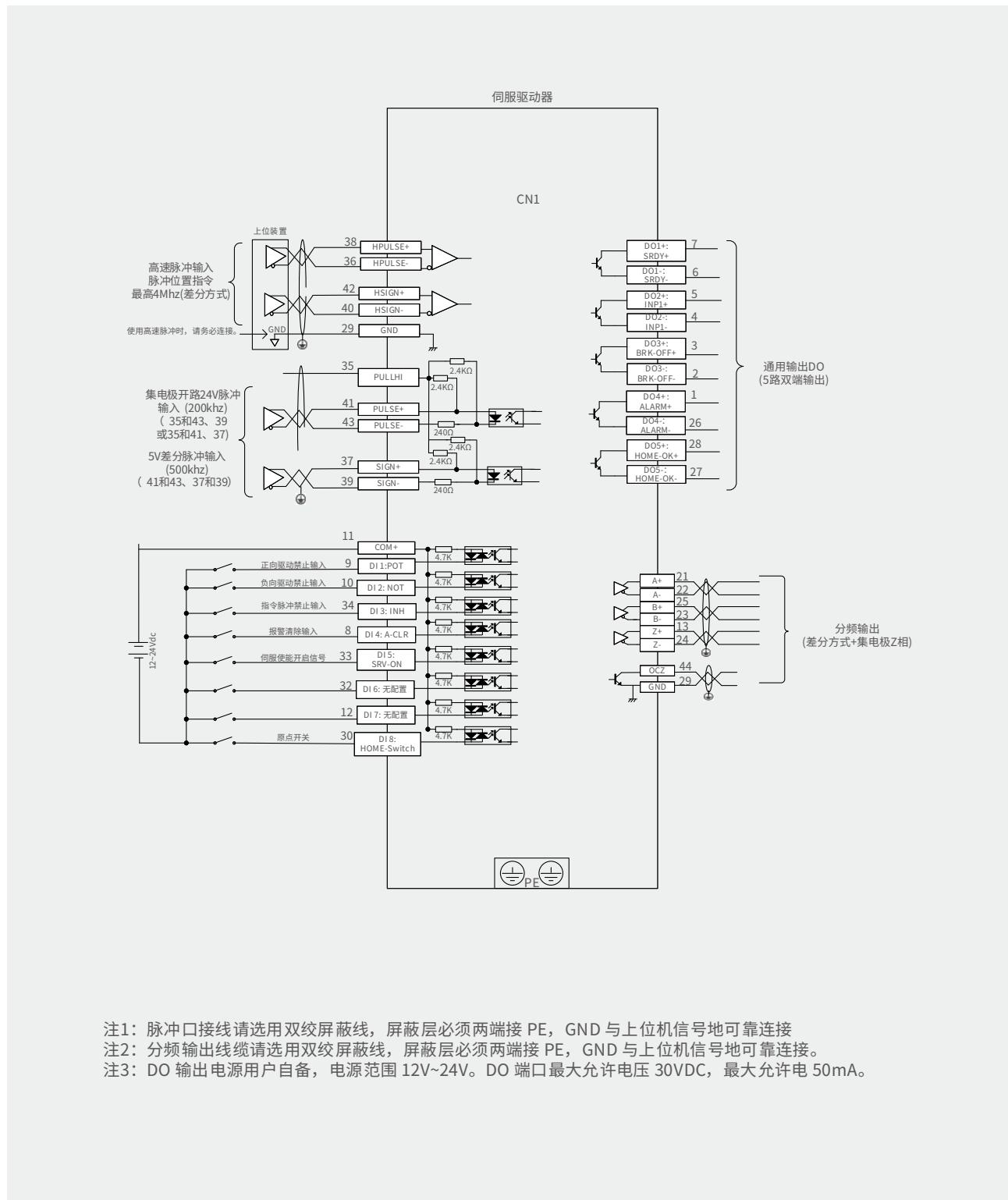


## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6P-4400T~7500T外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



# L6CAN系列

## CANopen总线标准型

L6CAN系列伺服是雷赛智能开发的CANopen总线型交流伺服系统，功率从100W到2000W。支持CANopen总线通讯，主要应用于电子制造、激光、注塑机械手、物流、纺织、机器人等各种行业自动化设备。



2.5kHz速度环带宽

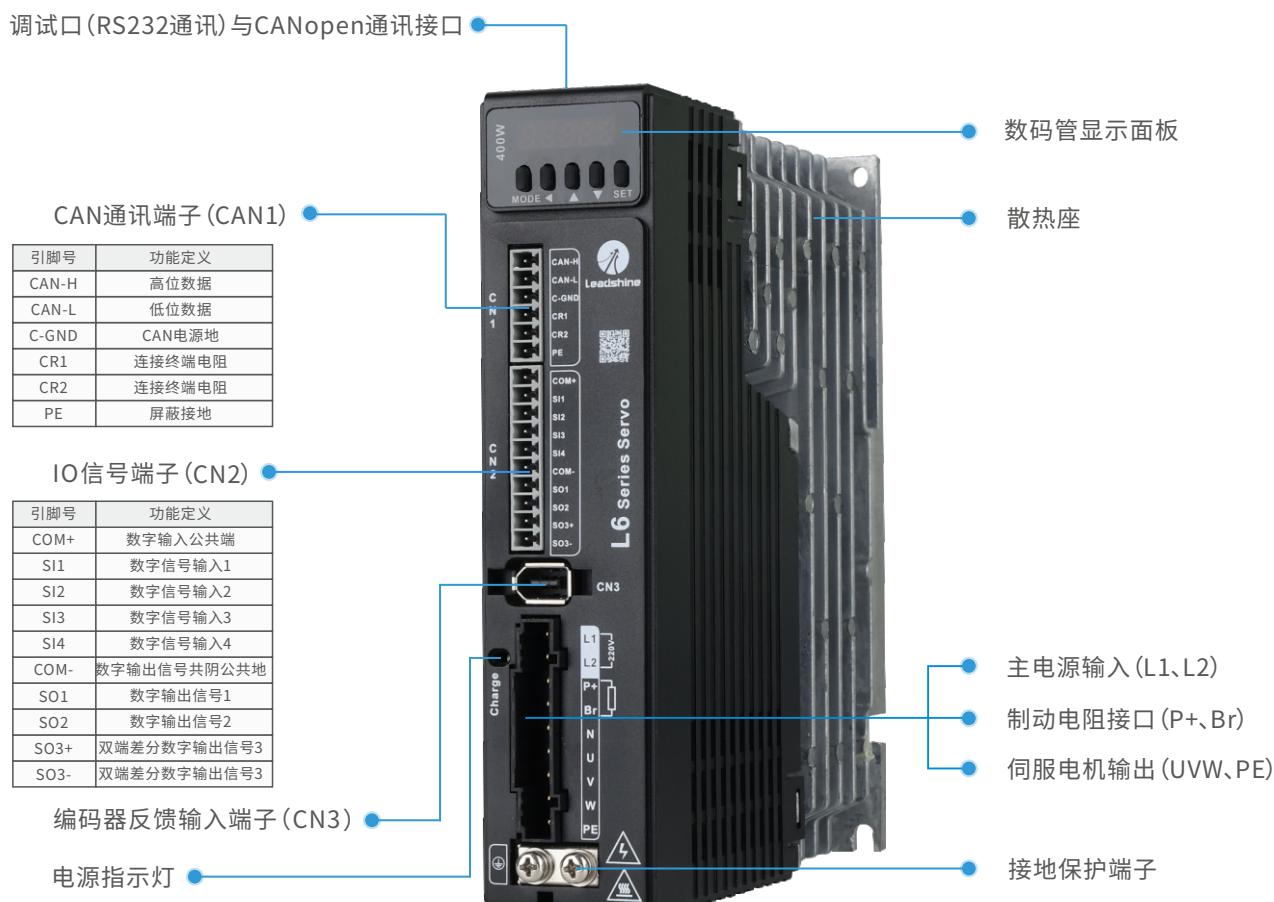
IO接线端子可插拔，方便快捷

在线惯量识别/自动陷波

持共直流母线，减少能量消耗

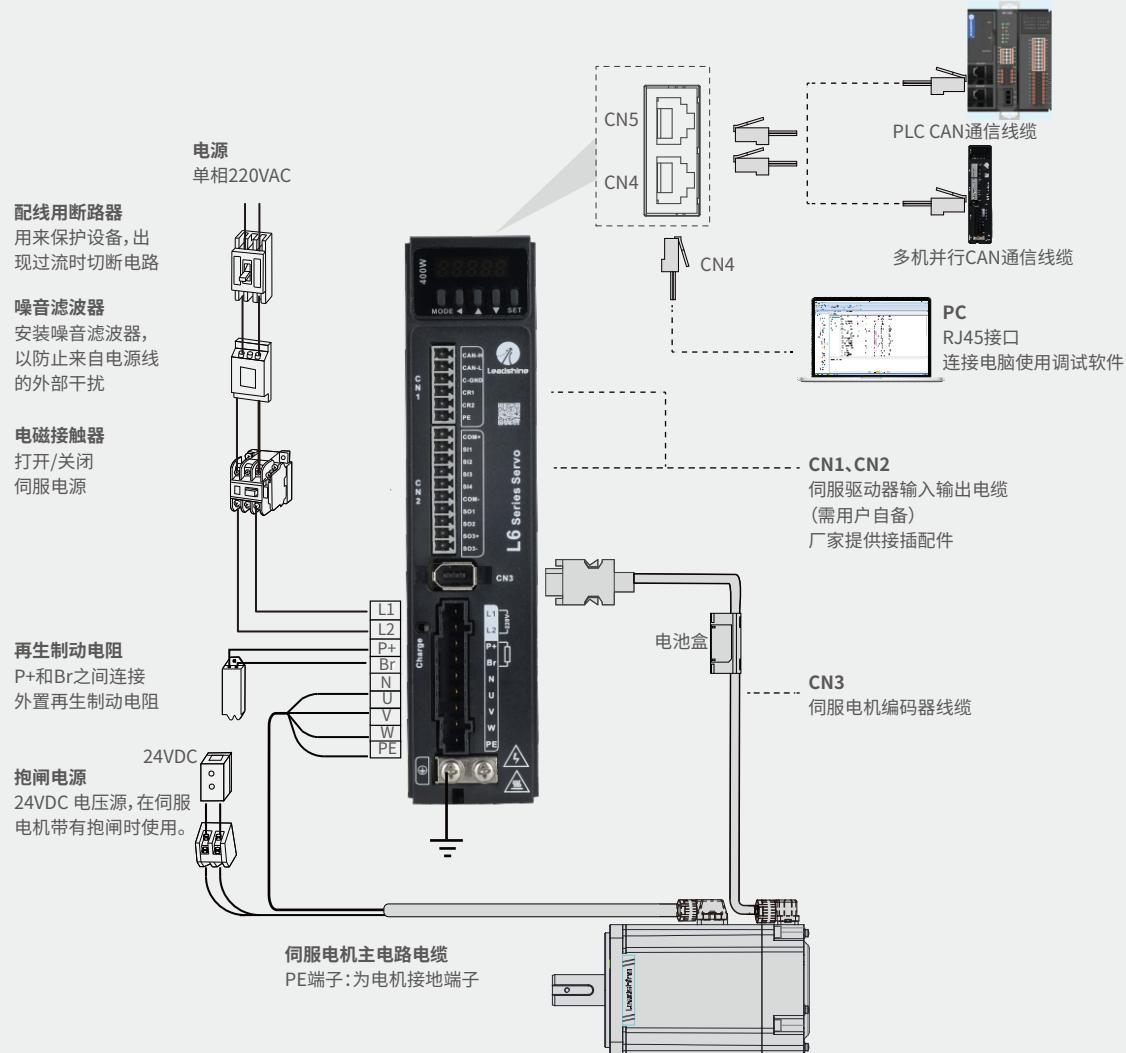
支持CANopen通讯

### 接口说明



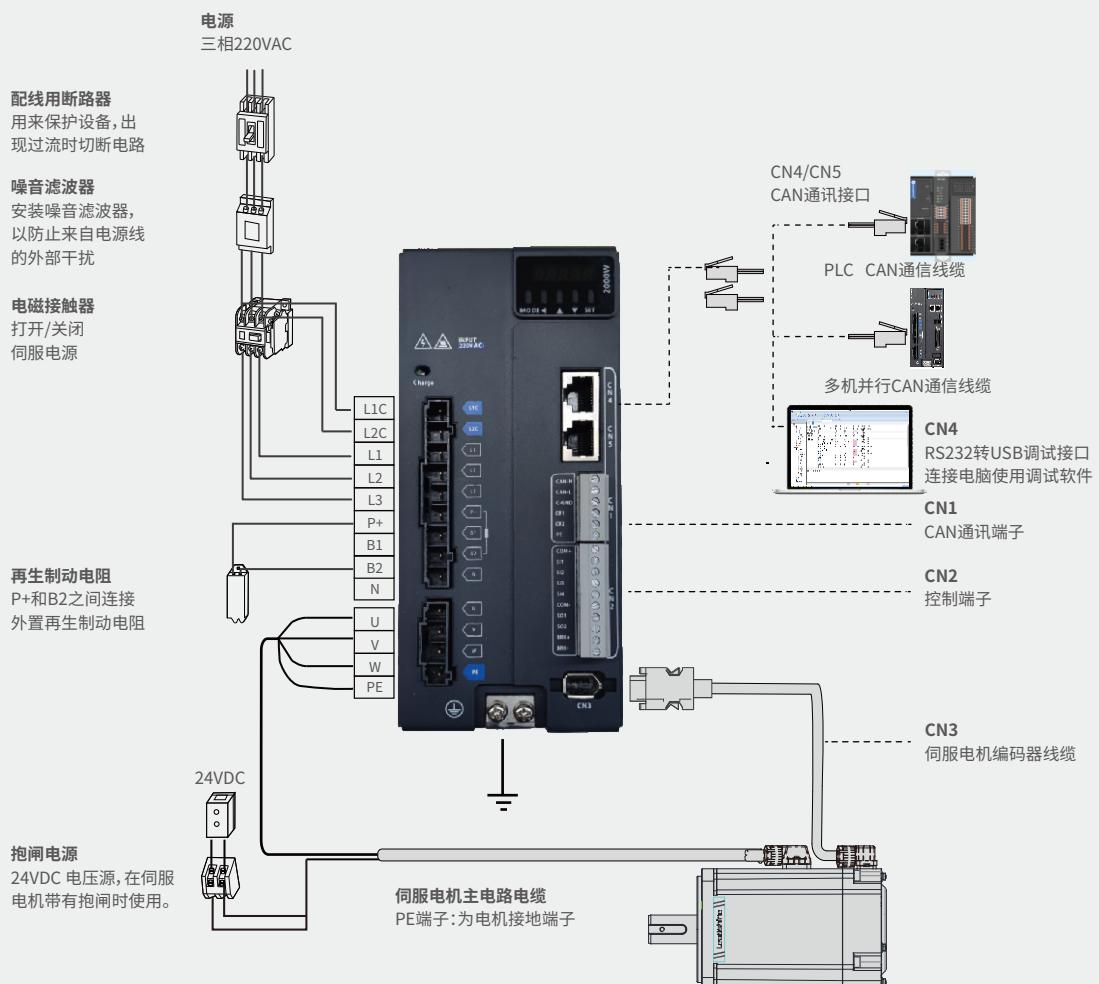
## ■ 驱动器与外围设备连接图

L6CAN-100~1000外围设备连接图



## ■ 驱动器与外围设备连接图

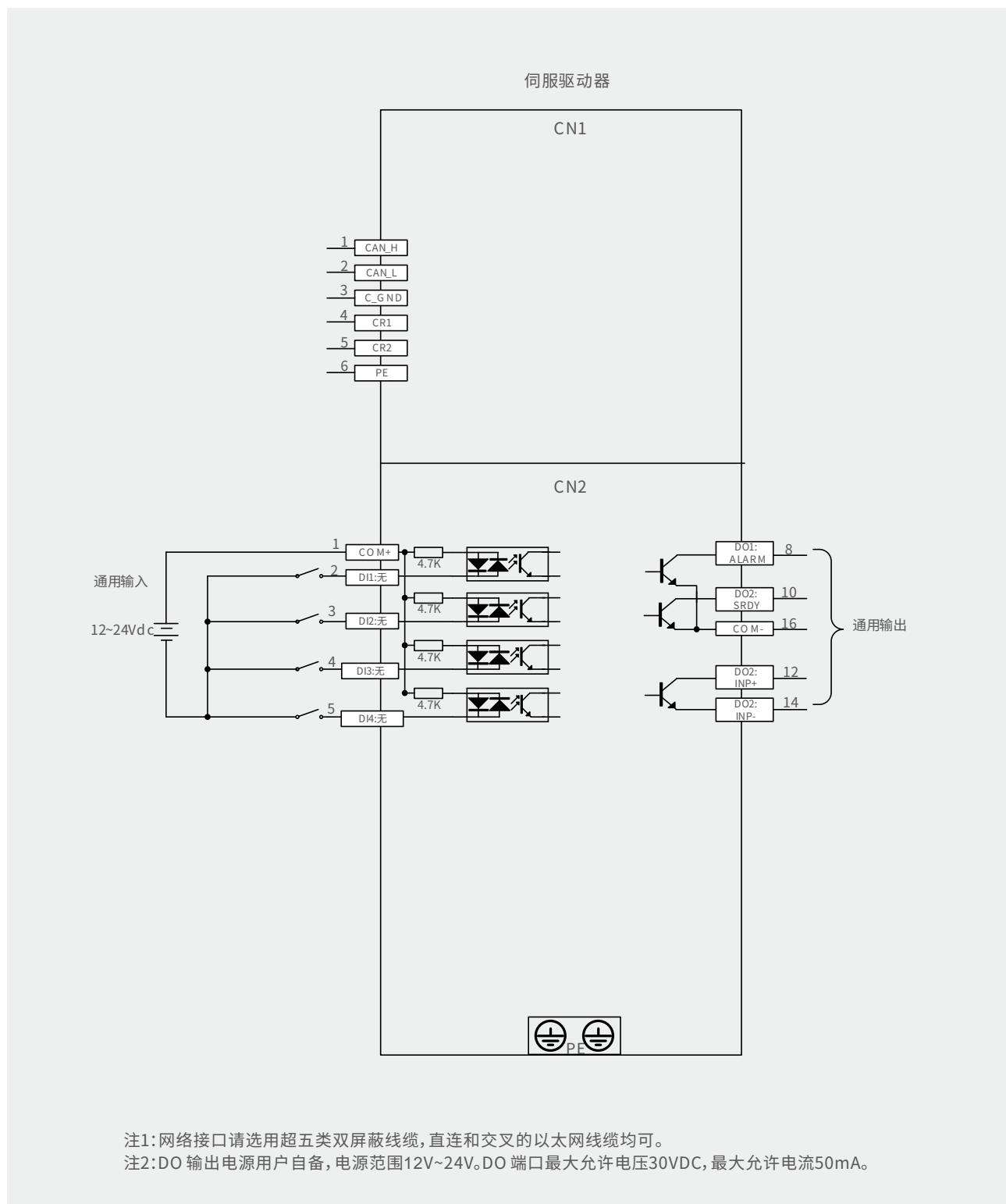
### L6CAN-1500~2000外围设备连接图



注1: 仅举例三相220V电源接法

注2: 外接制动电阻时, 请拆下伺服驱动器B1、B2端子间短接线后再进行连接。

## ■ 驱动器接线图



## L6EC-L系列

## EtherCAT总线直驱标准型

L6EC-L系列标准型直驱支持EtherCAT总线通讯及兼容脉冲指令，产品额定电流覆盖3A~8A，具有高速度、高精度的特点，支持同轨多动子，运行可靠平稳。调试口升级为Type-C调试口，操作方便、易用。广泛应用于物流、包装、光伏、锂电等行业。



3.0kHz速度环带宽

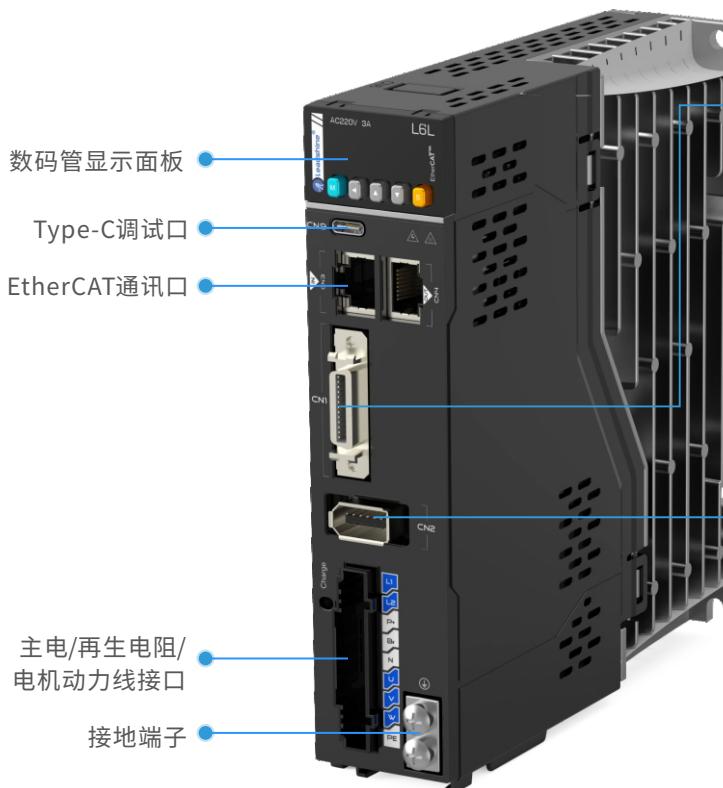
标配动态制动功能

支持仅USB供电导入、导出参数

I/O接口丰富, 支持6路输入, 4路输出

支持最高4MHz脉冲指令输入

## ■ 接口说明



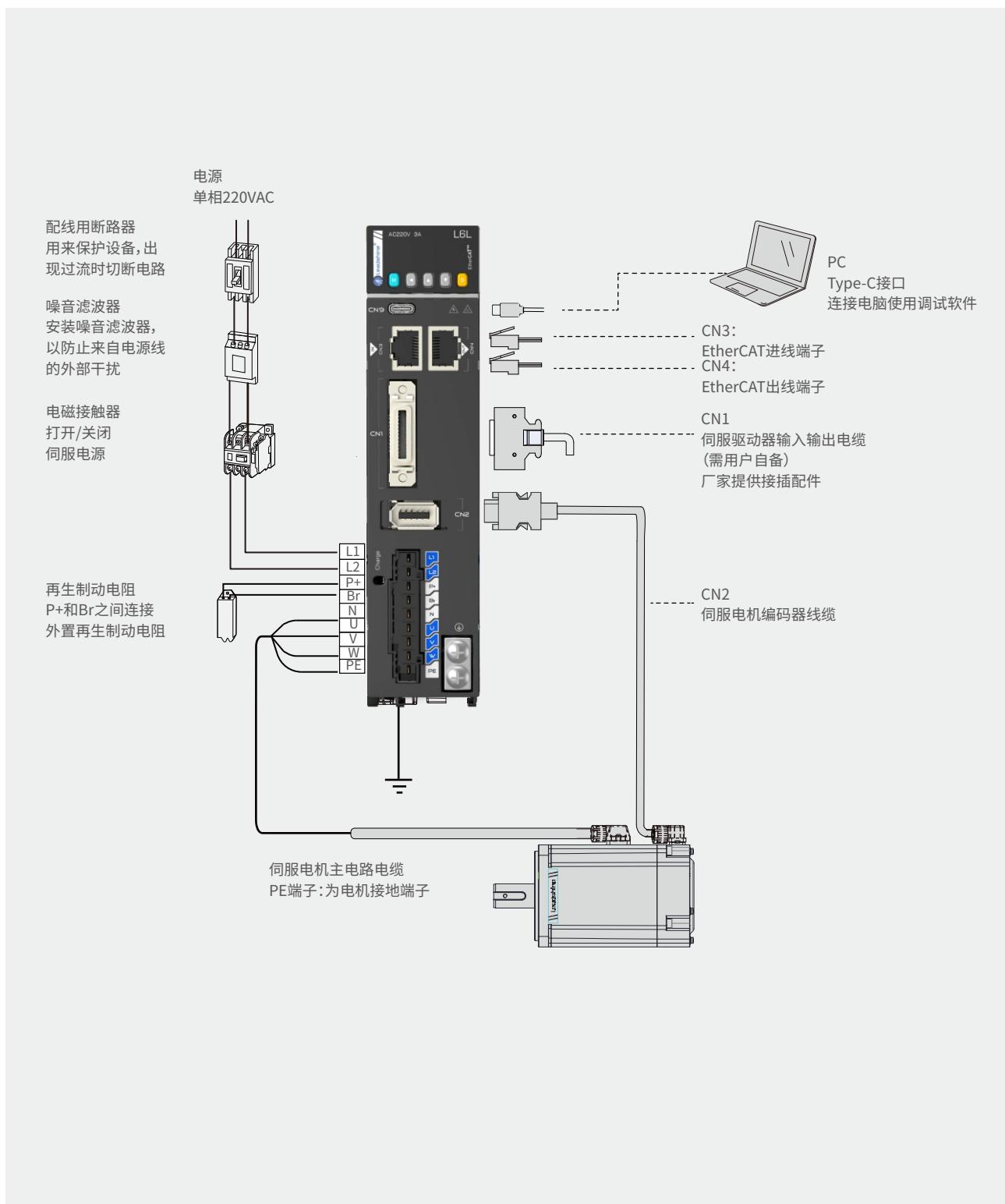
CN1:通用IO口

功能定义	引脚号	引脚号	功能定义
高速输入24V公共端	26	13	NC
高速数字输入6	25	12	高速数字输入5
差分脉冲输入-	24	11	差分脉冲输入+
差分方向输入-	23	10	差分方向输入+
Z相分频差分输出-	22	9	Z相分频差分输出+
B相分频差分输出-	21	8	B相分频差分输出+
A相分频差分输出-	20	7	A相分频差分输出+
Z相分频集电极开路输出	19	6	数字输出4
数字输出3	18	5	数字输出2
数字输出1	17	4	数字输出公共端
信号地 (驱动器0V)	16	3	数字输入信4
数字输入3	15	2	数字输入2
数字输入1	14	1	数字输入公共端

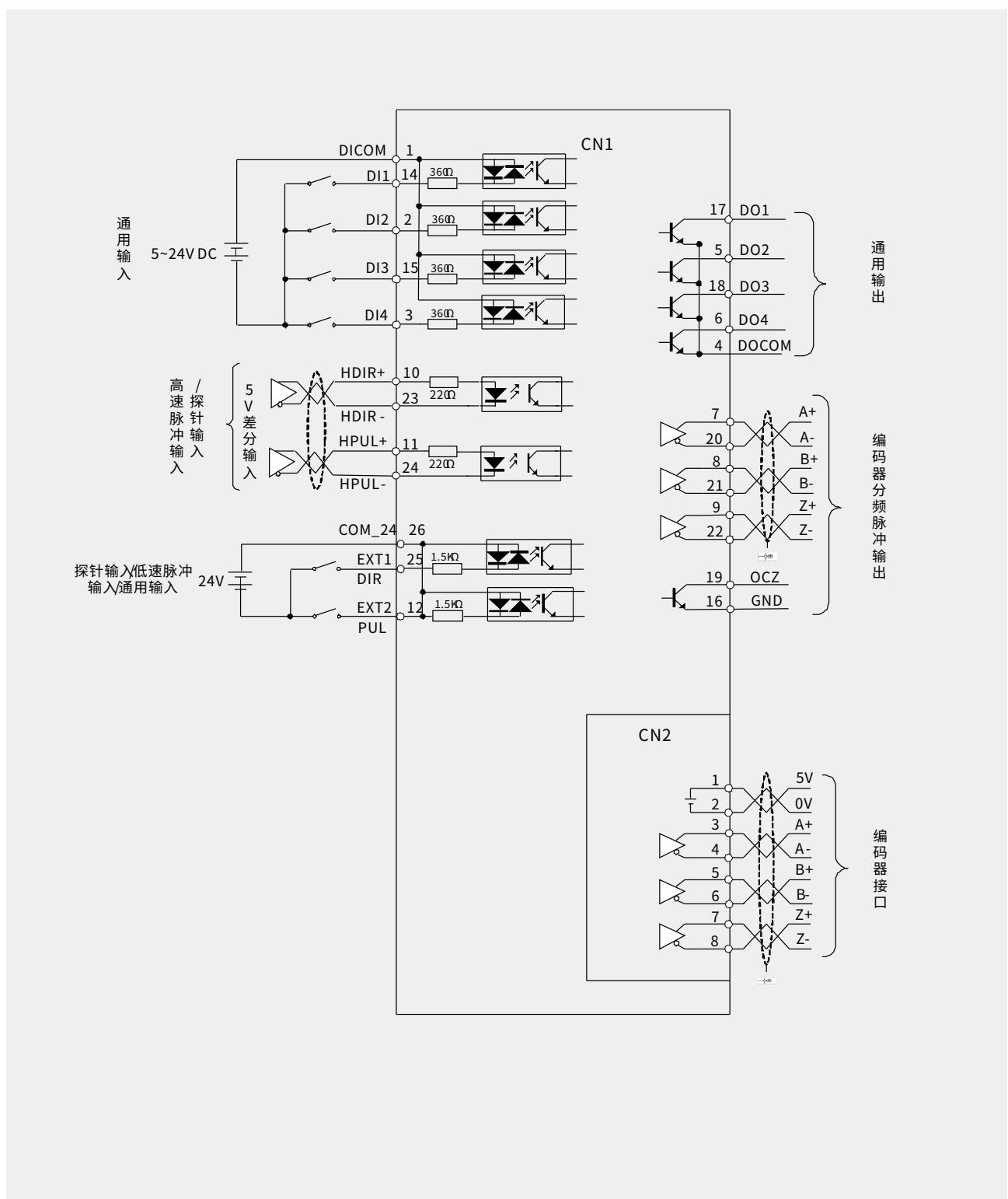
CN2:编码器接口

反馈类型	引脚号	引脚号	功能定义
ABZ	1	5V	编码器供电用电源正, 5V
	2	GND	编码器供电用电源参考地
	3	A+	编码器脉冲A相输入+
	4	A-	编码器脉冲A相输入-
	5	B+	编码器脉冲B相输入+
	6	B-	编码器脉冲B相输入-
	7	Z+	编码器脉冲Z相输入+
	8	Z-	编码器脉冲Z相输入-
BISS-C	1	5V	编码器供电用电源正, 5V
	2	GND	编码器供电用电源参考地
	3	SLO+	数据+
	4	SLO-	数据-
	5	MA+	时钟+
	6	MA-	时钟-
RS485	9	RS485+	RS485数据+
	10	RS485-	RS485数据-
	-	连接器外壳	屏蔽接地

## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



# L5系列

## 经济型交流伺服系统

EtherCAT®

RS485

脉冲指令

功率覆盖  
100W~3kW



高质价比

- 2.5kHz速度环带宽
- 21Bit多圈绝对值编码器
- 6000rpm最高转速

方便易用

- 一键整定省人工
- Type-C调试更便捷
- 支持多机参数管理

稳定可靠

- 电机防护等级IP67
- 最高三倍过载
- 两年整套质保

## 系统架构

### 运动控制PLC&运动控制卡



小型PLC



中型PLC



大型PLC



运动控制卡

EtherCAT

RS485

脉冲指令

### 驱动器



L5N  
EtherCAT总线经济型

220V, 100W~1kW

220V, 1.5kW~2kW ; 380V, 1kW~3kW



L5P-S  
脉冲经济型

220V, 100W~1kW

220V, 1.5kW~2kW ; 380V, 1kW~3kW

\*虚线框内为即将推出产品

### 电机



标配M5系列  
(21位磁编)

L5N 系列产品功率范围为 100W~1000W, 支持 EtherCAT 通讯协议, 采用对应的通讯接口, 配合上位机 (包含控制器、PLC) 可实现多台伺服驱动器组网运行。另外 L5N 系列产品搭载了最新的一键自整定功能, 提供了刚性表设置、惯量识别和振动抑制功能, 支持 Type-C 连接调试, 使伺服驱动器的操作调试变得简单易用。配合 M5 系列高响应伺服电机 (电机搭配 21 位多圈绝对值编码器), 运行可靠平稳, 系统速度环带宽最大可达 2.5kHz。



2.5kHz速度环带宽

21Bit多圈绝对值编码器

支持仅USB供电导入、导出参数

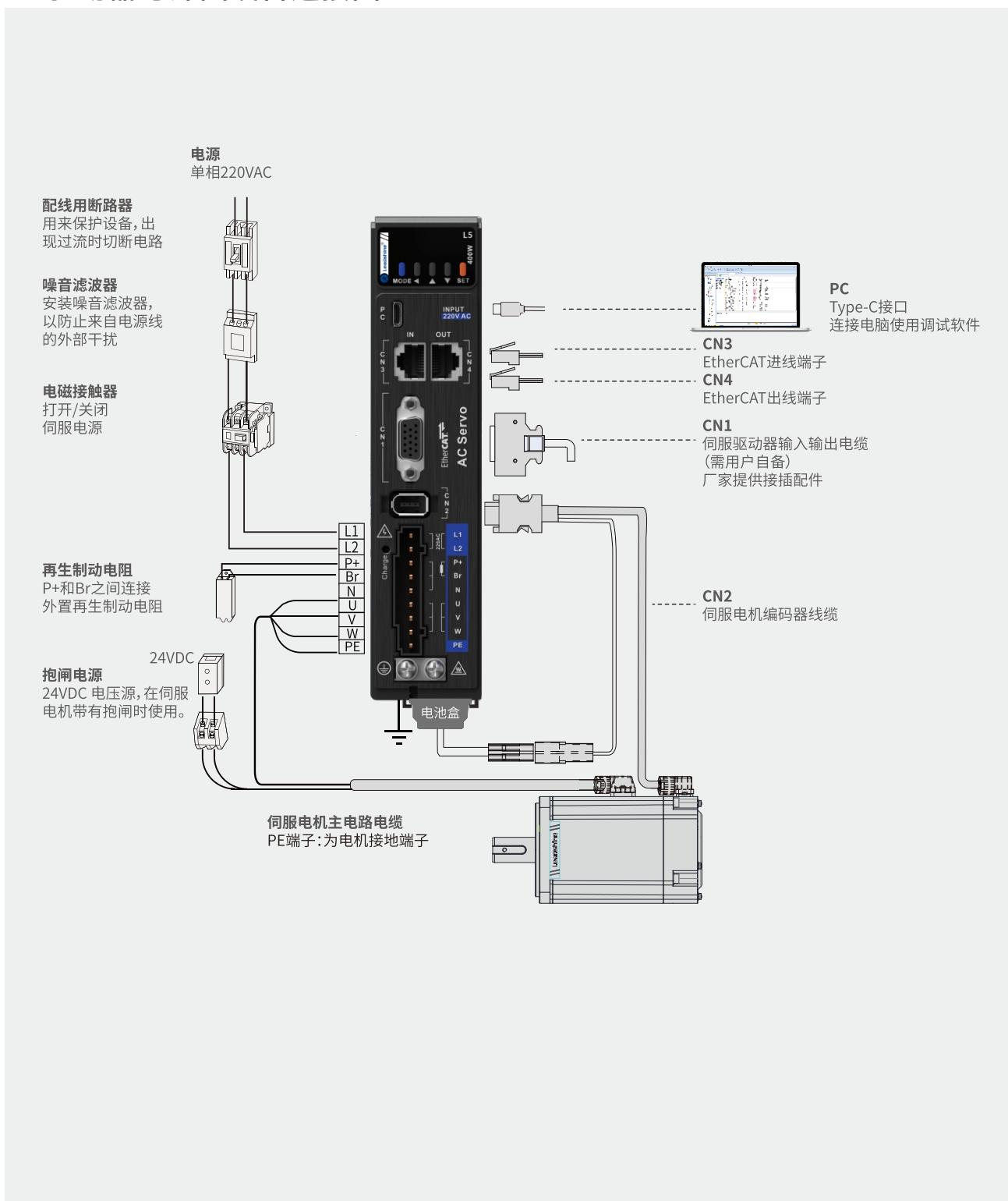
最高3倍过载

电机防护等级IP67

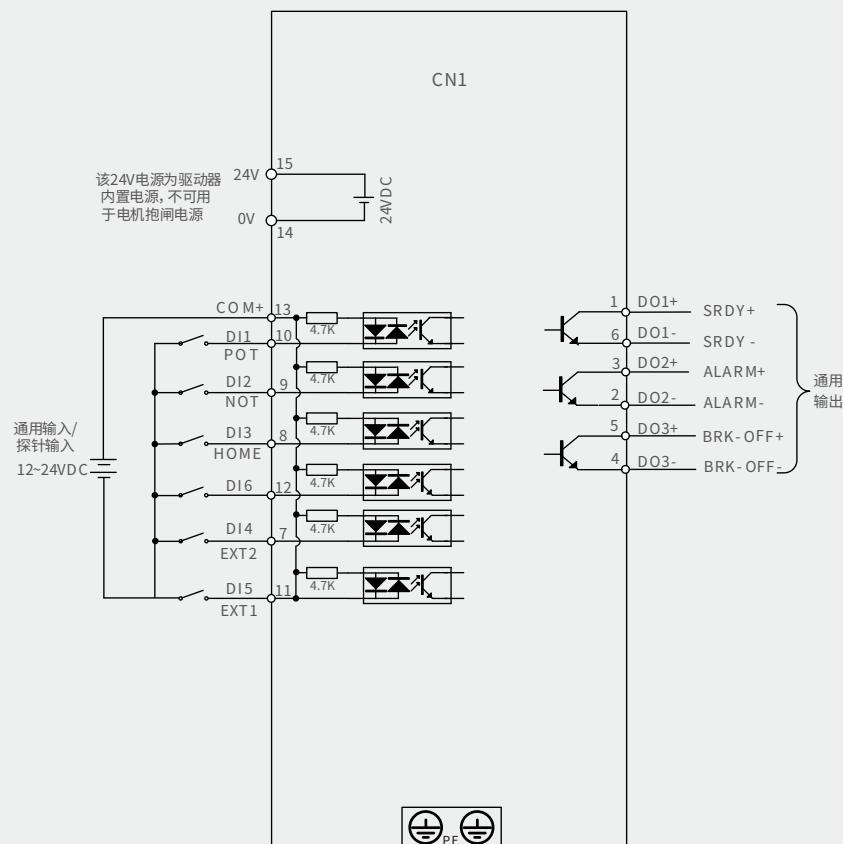
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO 输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。

# L5P-S系列

## 脉冲经济型

L5P-S脉冲系列交流伺服驱动器产品，功率覆盖100W~1000W，支持脉冲、RS485总线通讯控制，系统速度环带宽升级到最大2.5kHz，同时支持配置16段内部位置单轴控制功能，升级Type-C连接调试，大大降低使用难度，适配21Bit多圈绝对值编码器交流伺服电机，运行可靠平稳，广泛应用于多种行业设备。



2.5kHz速度环带宽

21Bit多圈绝对值编码器

支持仅USB供电导入、导出参数

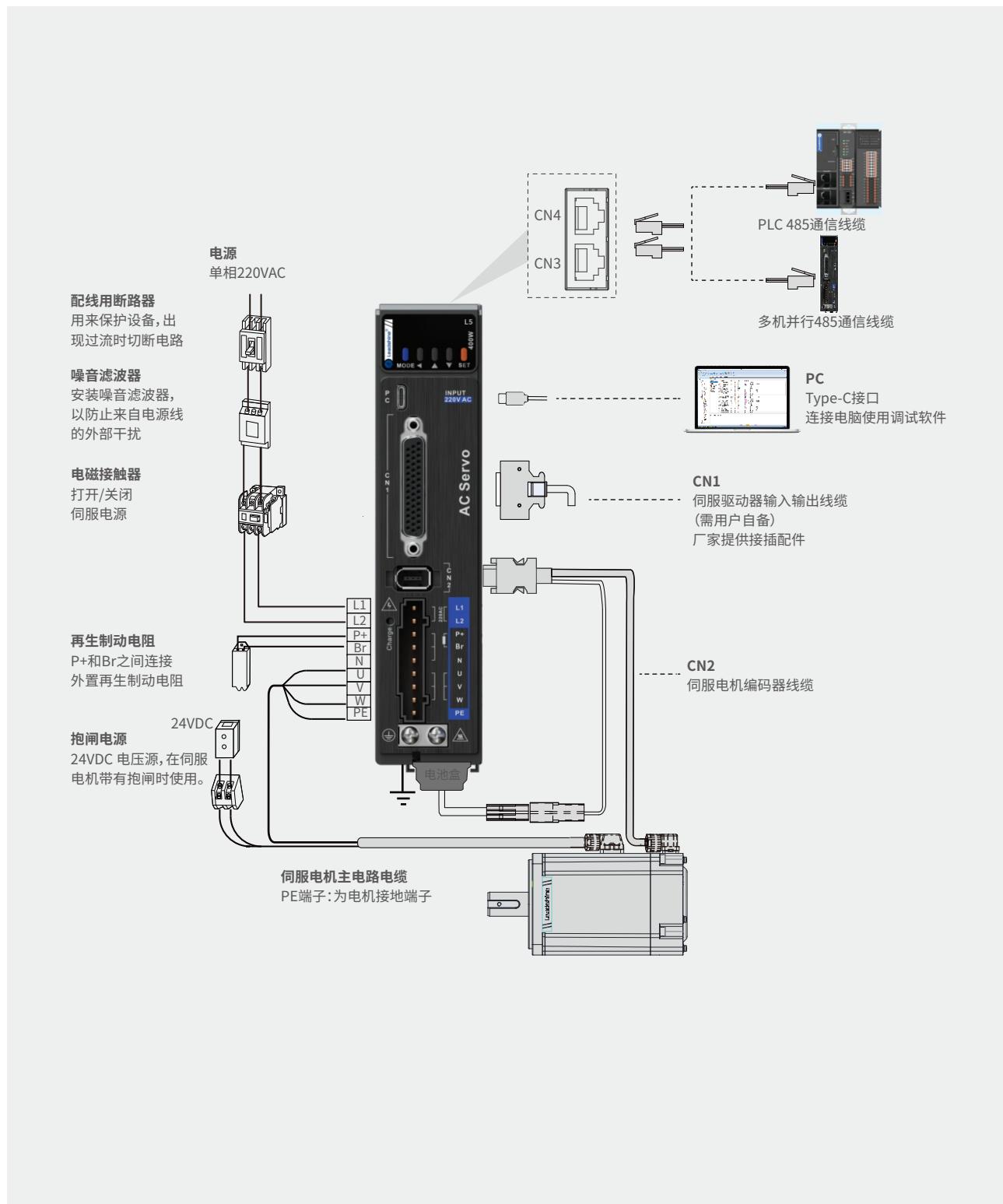
I/O接口丰富，支持8路输入、5路输出

支持最高4MHz脉冲指令输入

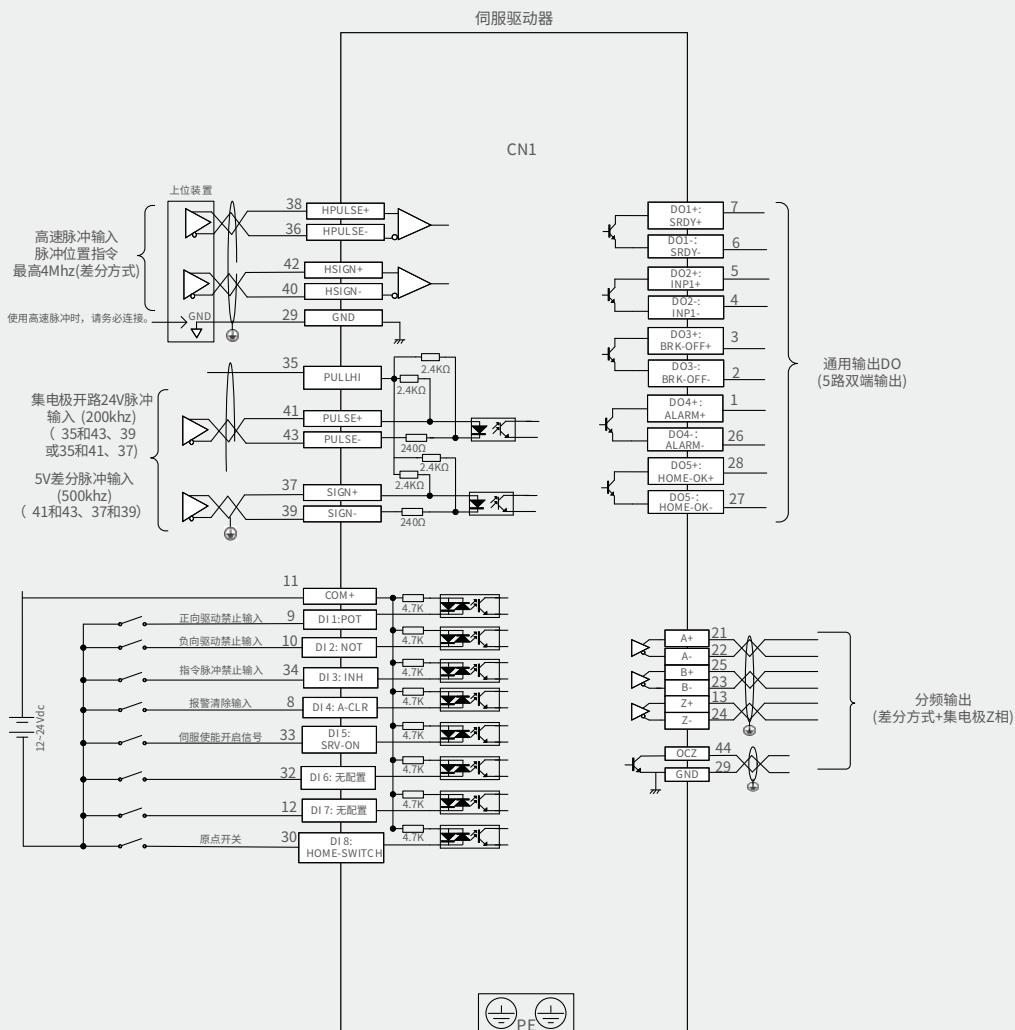
### 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## 驱动器接线图



注1：脉冲口接线请选用双绞屏蔽线，屏蔽层必须两端接 PE，GND 与上位机信号地可靠连接

注2: 分频输出线缆请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

注3: DO 输出电源用户自备, 电源范围 12V~24V。DO 端口最大允许电压 30VDC, 最大允许电 50mA。

# L3系列

## 简易型交流伺服系统

EtherCAT®

脉冲指令

100W-1000W



极致性价比

简单易用

稳定可靠

- 三倍过载, 快人一步
- 最高5500rpm, 效率倍增
- 0.001°高精度定位(18位多圈)
- Type-C一线直连
- 出厂即用, 一键优化
- 接线简单, 锁螺丝可选
- 自动化生产一致性
- 年销百万套成熟稳定
- IP67防水电机

## 系统架构

### 运动控制PLC&运动控制卡

SC系列



小型PLC

MC系列



中型PLC

LC系列



大型PLC

DMC系列



运动控制卡

EtherCAT™

脉冲指令

### 驱动器



EtherCAT™

**L3N**  
EtherCAT总线简易型  
220V, 100W~1kW



**L3P**  
脉冲简易型(DB44端子)  
220V, 100W~1kW



**L3C**  
脉冲简易型(单排锁螺丝端子)  
220V, 400W~1kW

### 电机



标配M3系列  
(18位多圈绝对值)

L3N 系列产品功率范围为100W~1000W,支持EtherCAT通讯协议，采用对应的通讯接口，配合上位机（包含控制器、PLC）可实现多台伺服驱动器组网运行。另外L3N系列产品搭载了最新的一键自整定功能，提供了刚性表设置、惯量识别和振动抑制功能，支持Type-C连接调试，使伺服驱动器的操作调试变得简单易用。



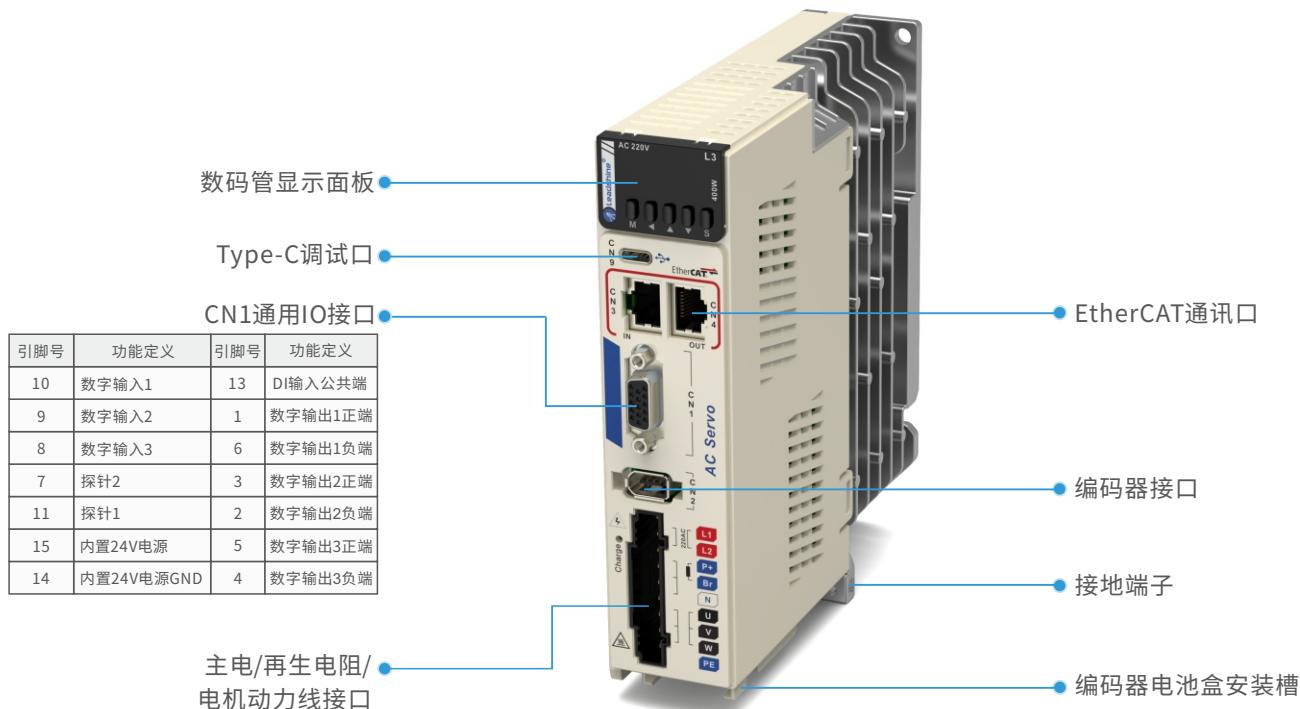
18Bit多圈绝对值编码器

支持仅USB供电导入、导出参数

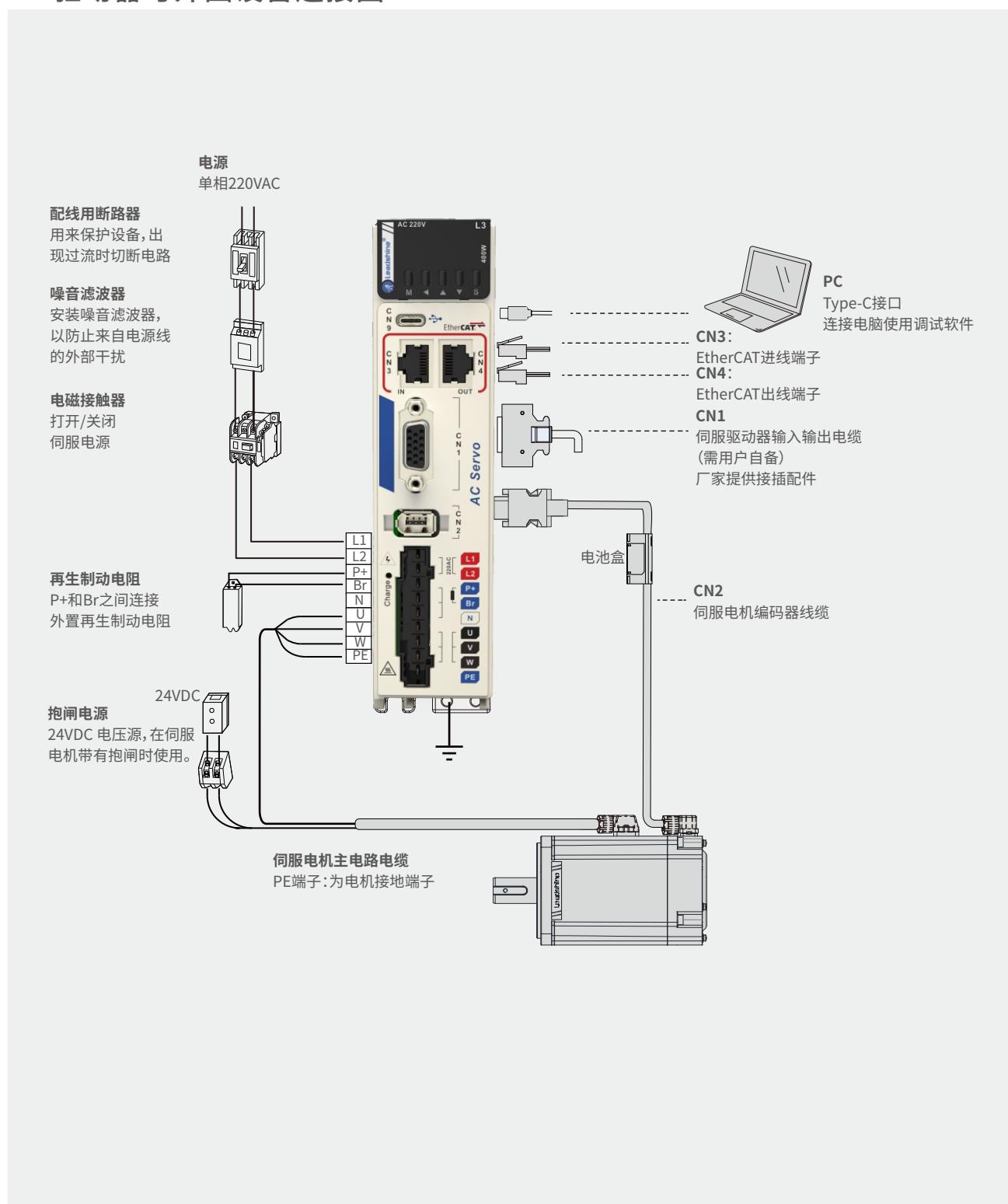
最高3倍过载

电机防护等级IP67

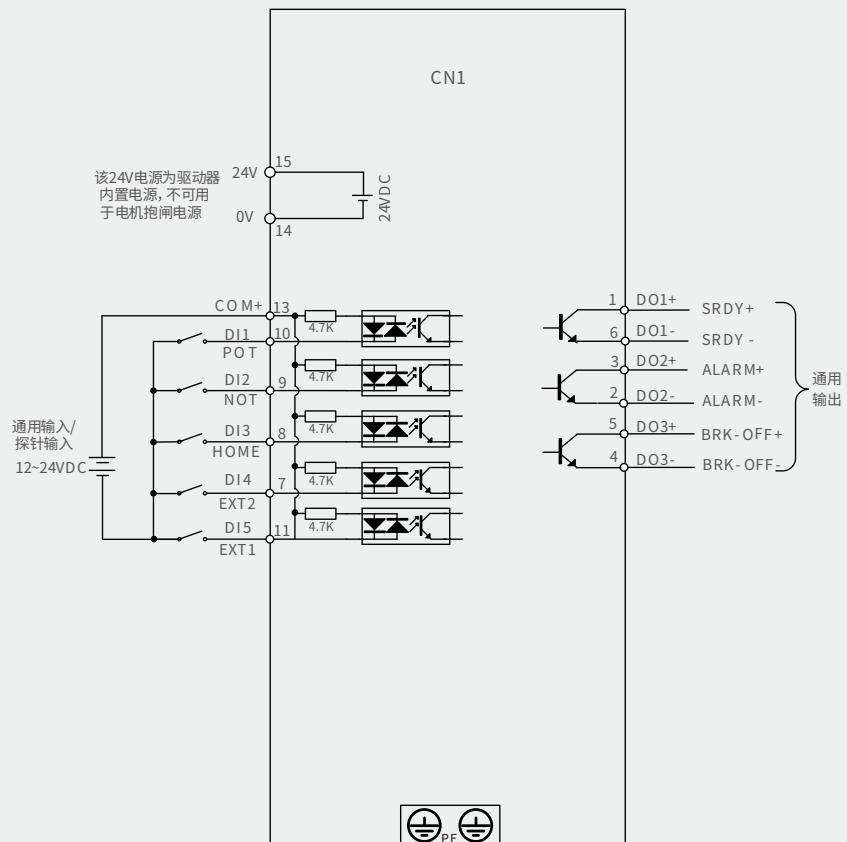
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1:网络接口请选用超五类双屏蔽线缆,直连和交叉的以太网线缆均可。

注2:DO 输出电源用户自备,电源范围12V~24V。DO 端口最大允许电压30VDC,最大允许电流50mA。

# L3P系列

## 脉冲简易型(DB44端子)

L3P脉冲系列交流伺服驱动器产品，功率覆盖100W~1000W，支持脉冲控制，同时支持配置16段内部位置单轴控制功能，升级Type-C连接调试，大大降低使用难度，适配18Bit多圈绝对值编码器交流伺服电机，运行可靠平稳，广泛应用于多种行业设备。



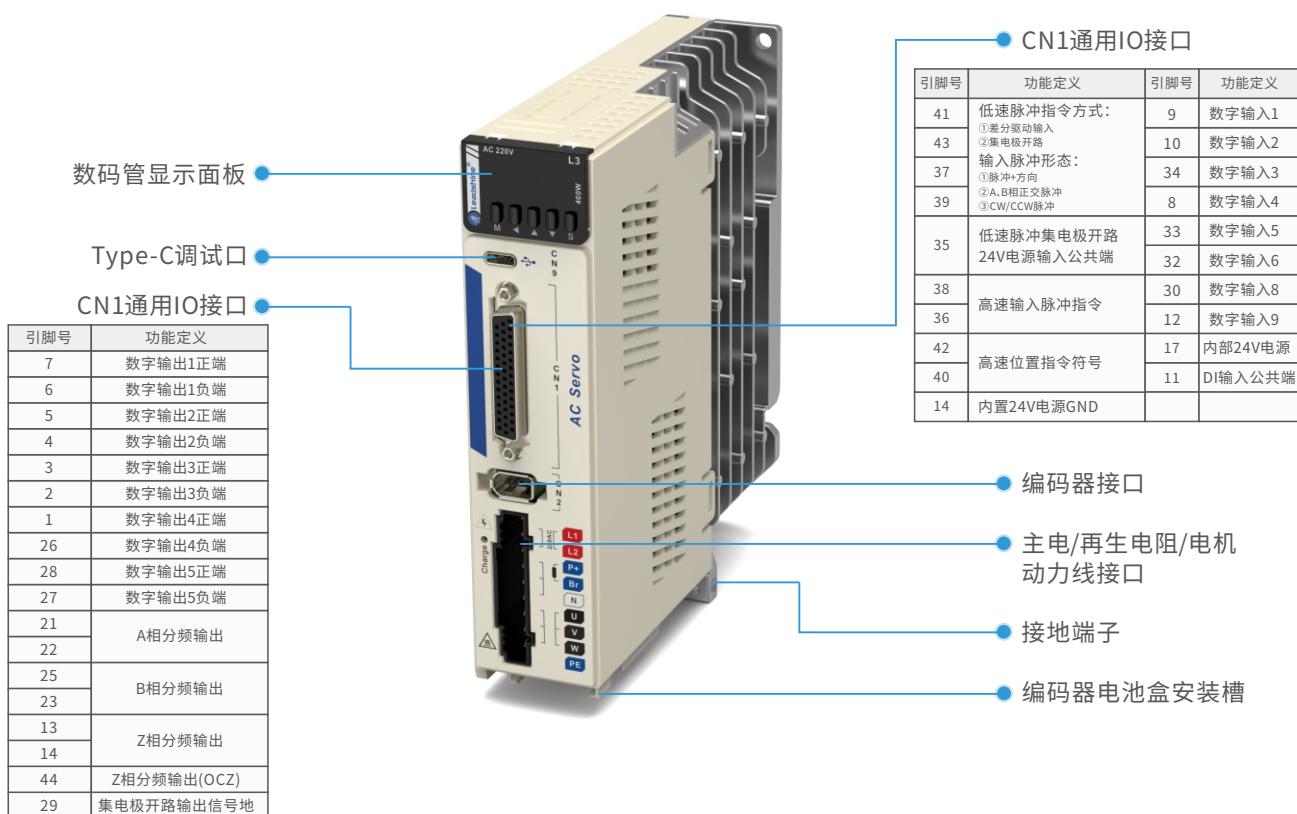
18Bit多圈绝对值编码器

支持仅USB供电导入、导出参数

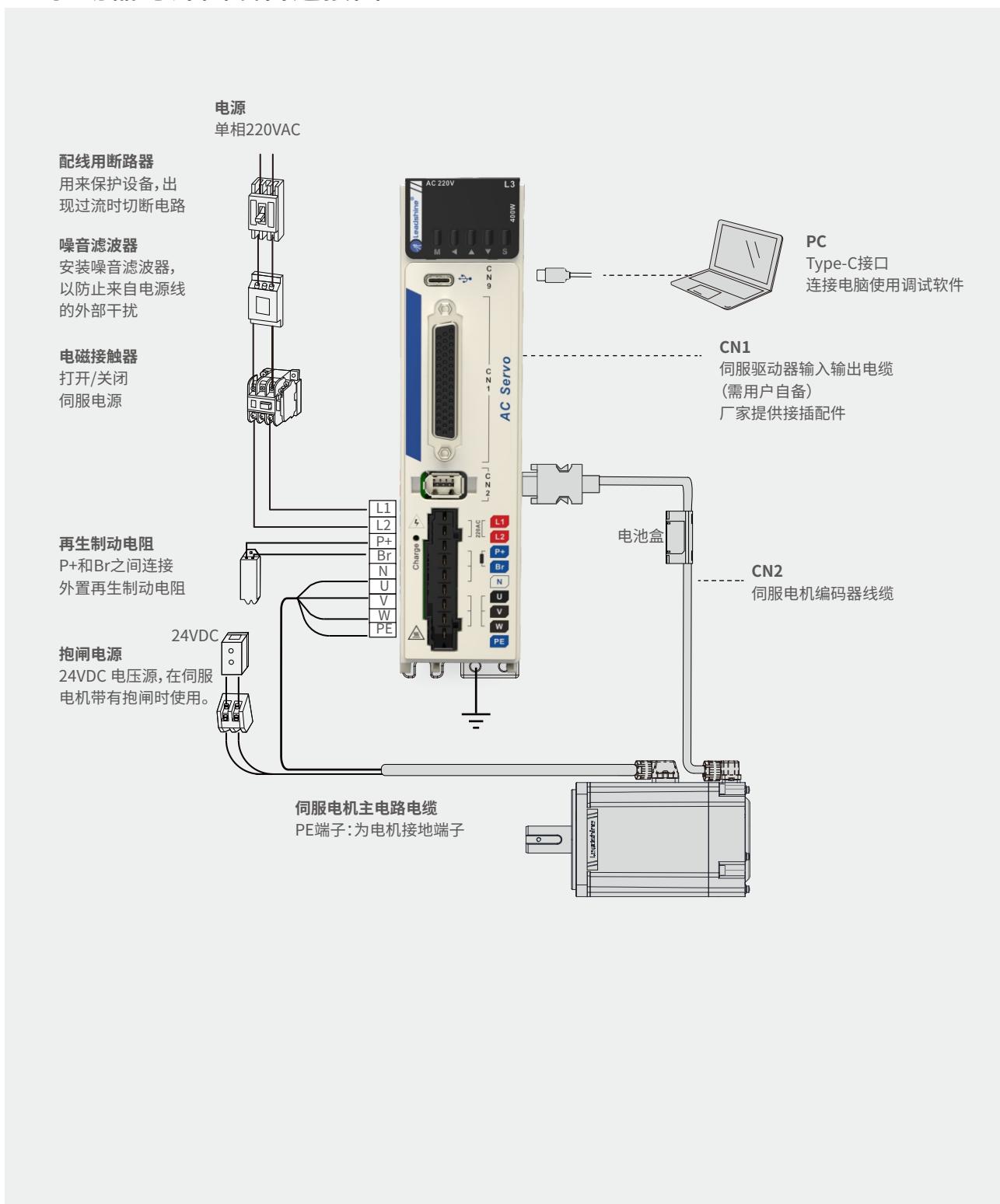
极致性价比

支持最高4MHz脉冲指令输入

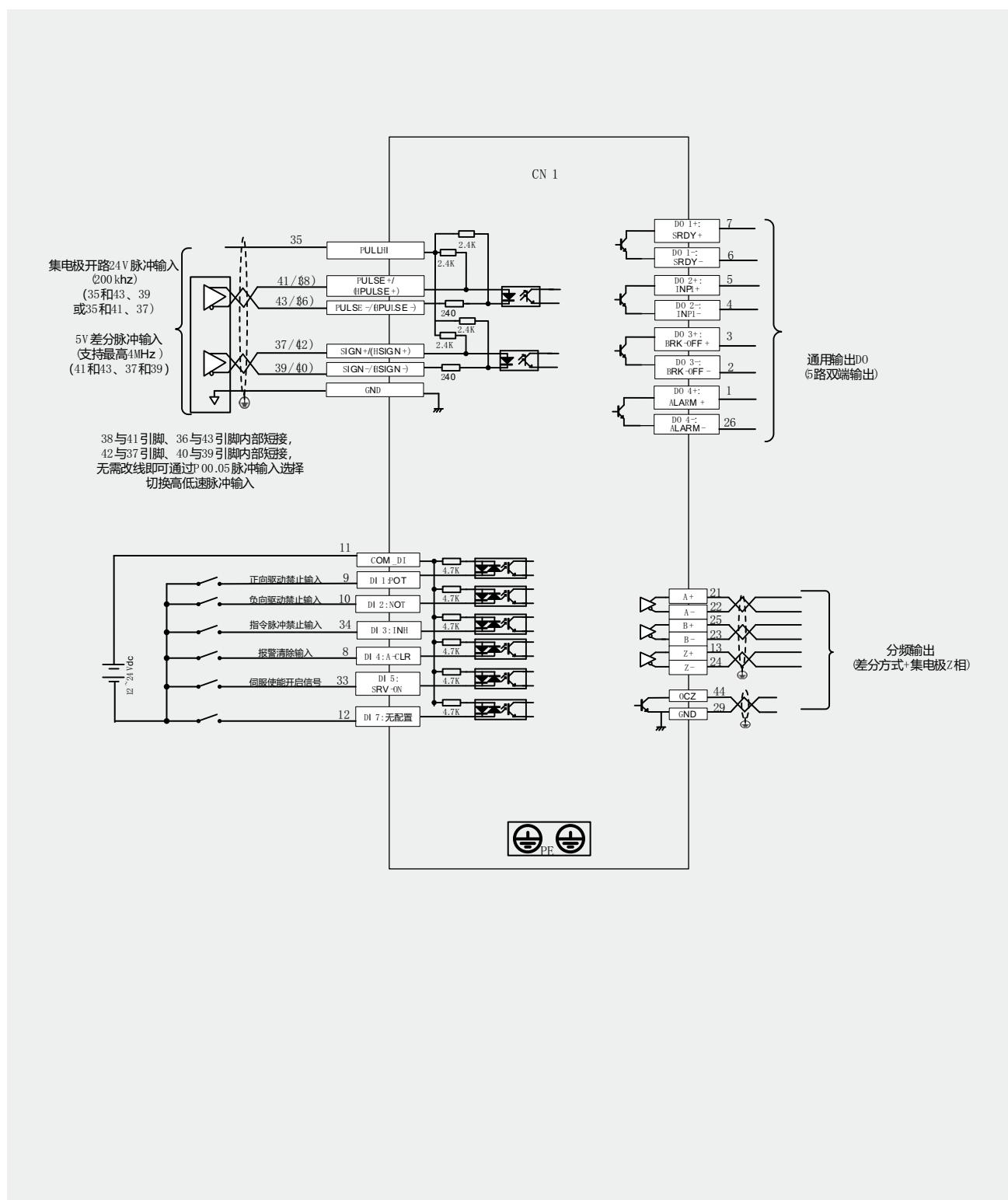
### 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



L3C 系列交流伺服驱动器产品是深圳市雷赛智能控制股份有限公司开发的超高性价比交流伺服驱动器，功率从400W到1000W，支持脉冲控制，内置单轴控制器，可配置16段内部指令位置，搭配18位单圈编码器的交流伺服电机，运行稳定可靠，主要应用于注塑机械手、物流、雕刻、机床等各种行业。



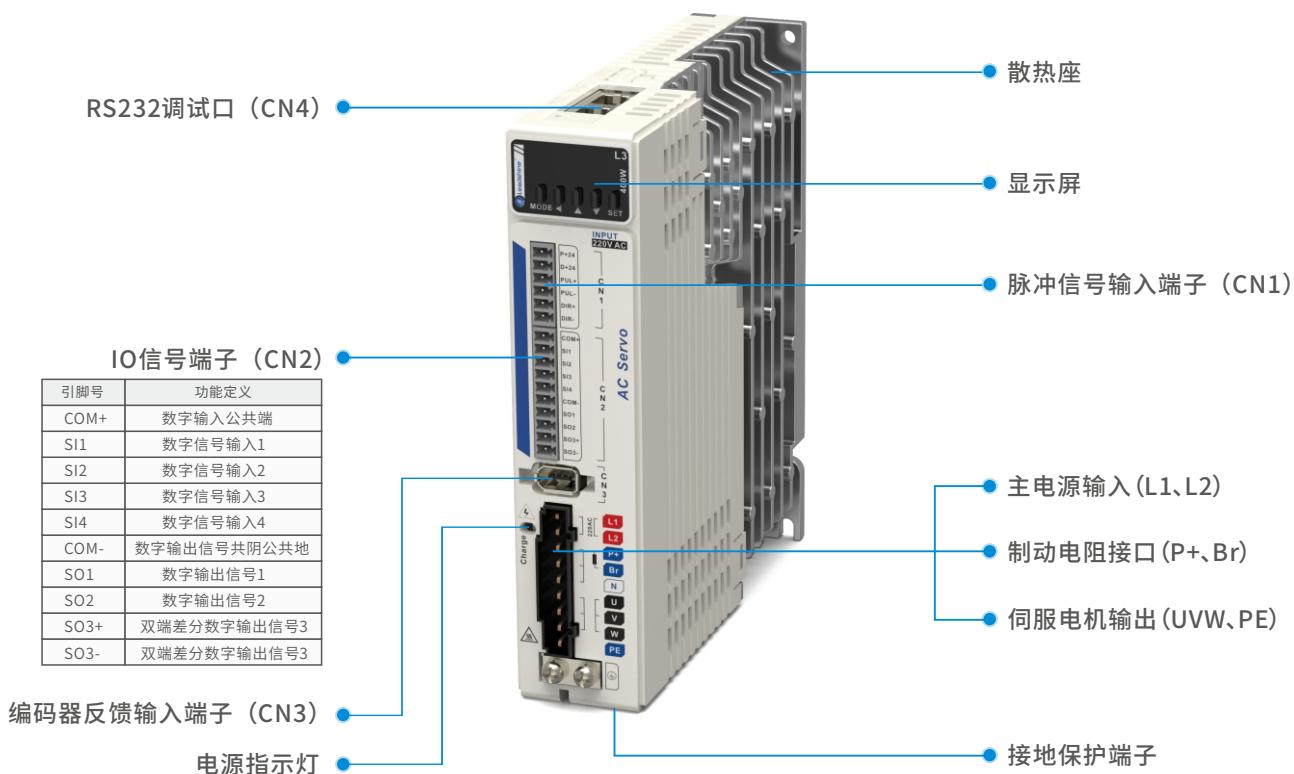
2.1kHz速度环带宽

IO接线端子可插拔，方便快捷

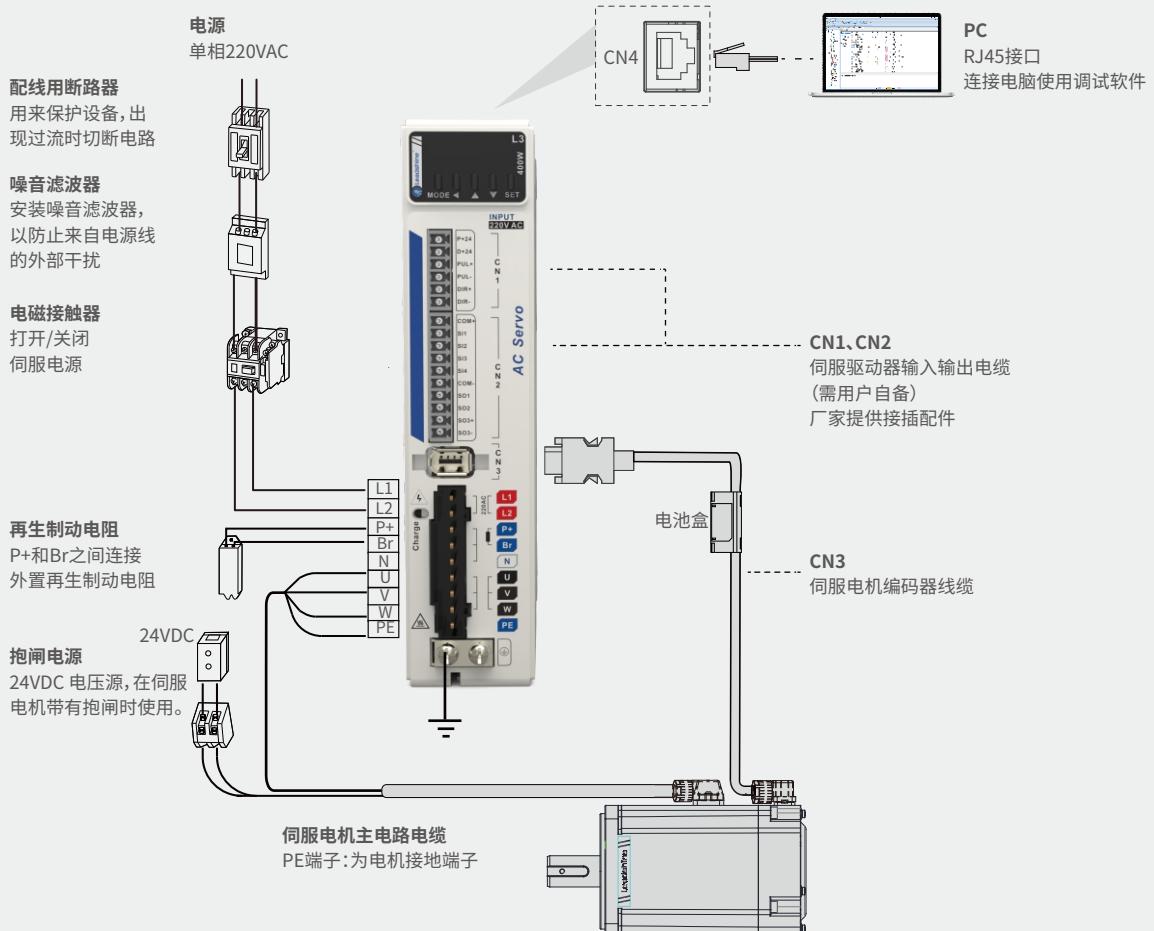
在线惯量识别/摆振抑制

标配单圈18位编码器

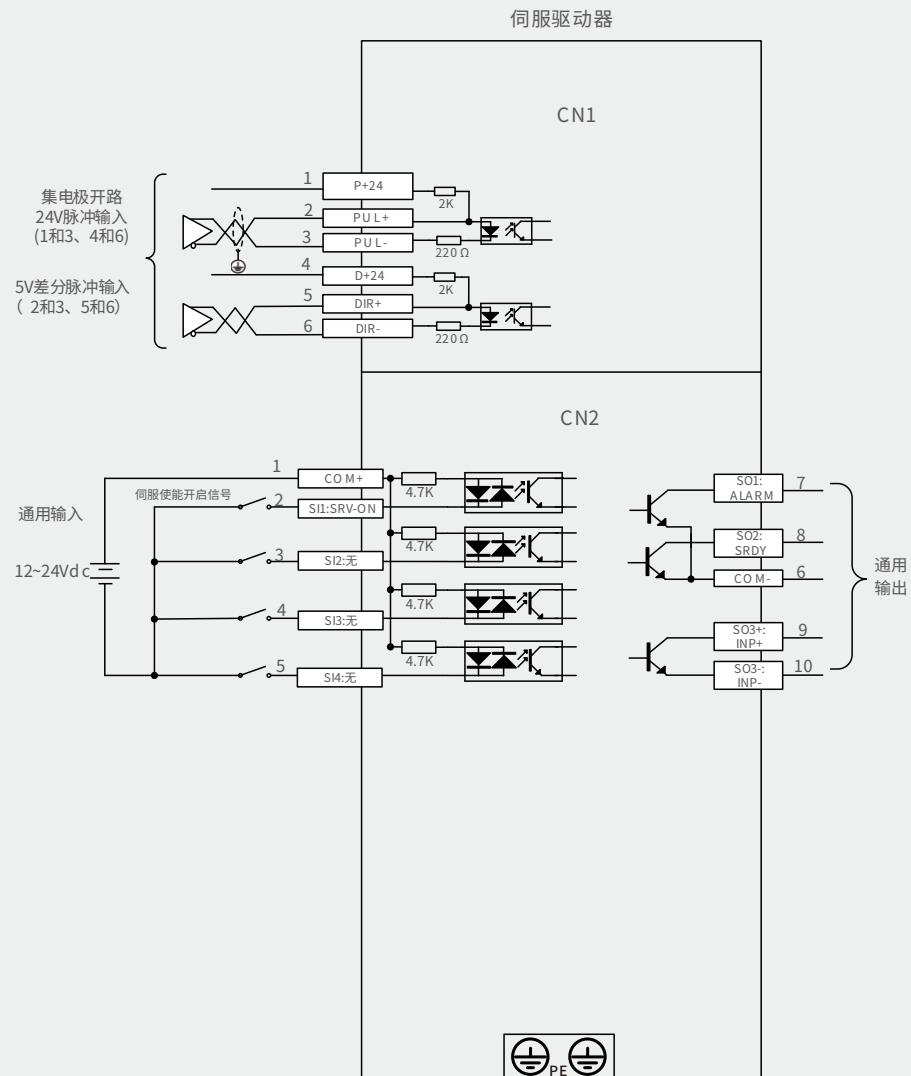
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



注1：脉冲口接线请选用双绞屏蔽线，屏蔽层必须两端接PE, GND与上位机信号地可靠连接。

注2：DO输出电源用户自备，电源范围12V~24V。DO端口最大允许电压30VDC, 最大允许电流50mA。

# 多轴系列

## 交流伺服系统

EtherCAT

RS485

脉冲指令



多快好省

功能强大

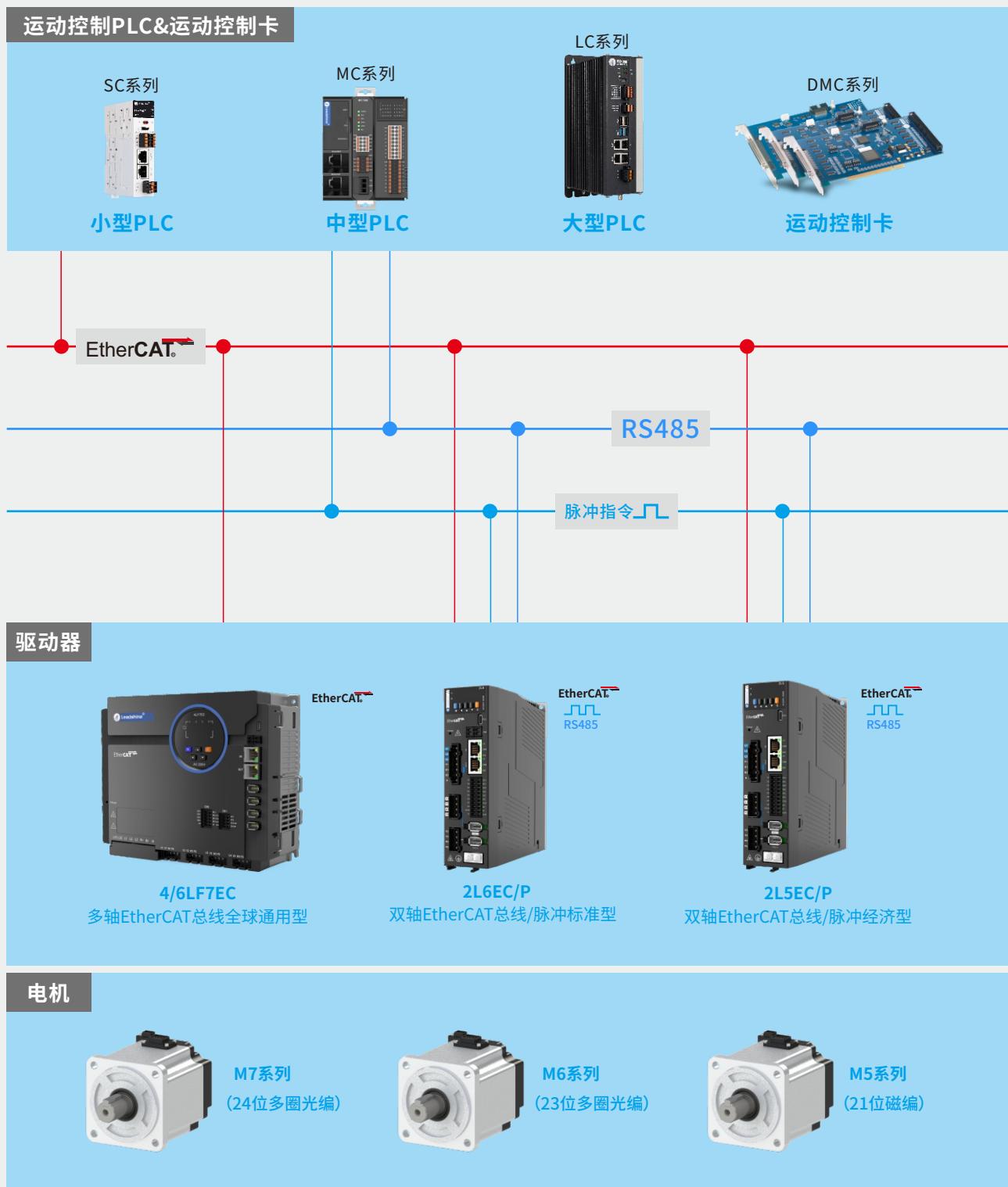
安全可靠

- 省空间35%
- 省人工45%
- 省综合成本

- 支持直驱刹车
- Type-c免上电调试
- 支持参数自整定

- 具备STO(SIL3等级)
- 标配动态制动
- 3年整套质保

## 系统架构



# 4LF7EC系列

## 四轴EtherCAT总线型

4LF7EC系列交流伺服驱动器产品，是雷赛智能根据行业发展和需求开发的多轴产品系列，该系列伺服具有省空间、省接线、省能源的特点，内置抱闸输出接口，接线简单。运行可靠平稳，广泛应用于多种机床、机器人等行业。



超小体积、极省空间

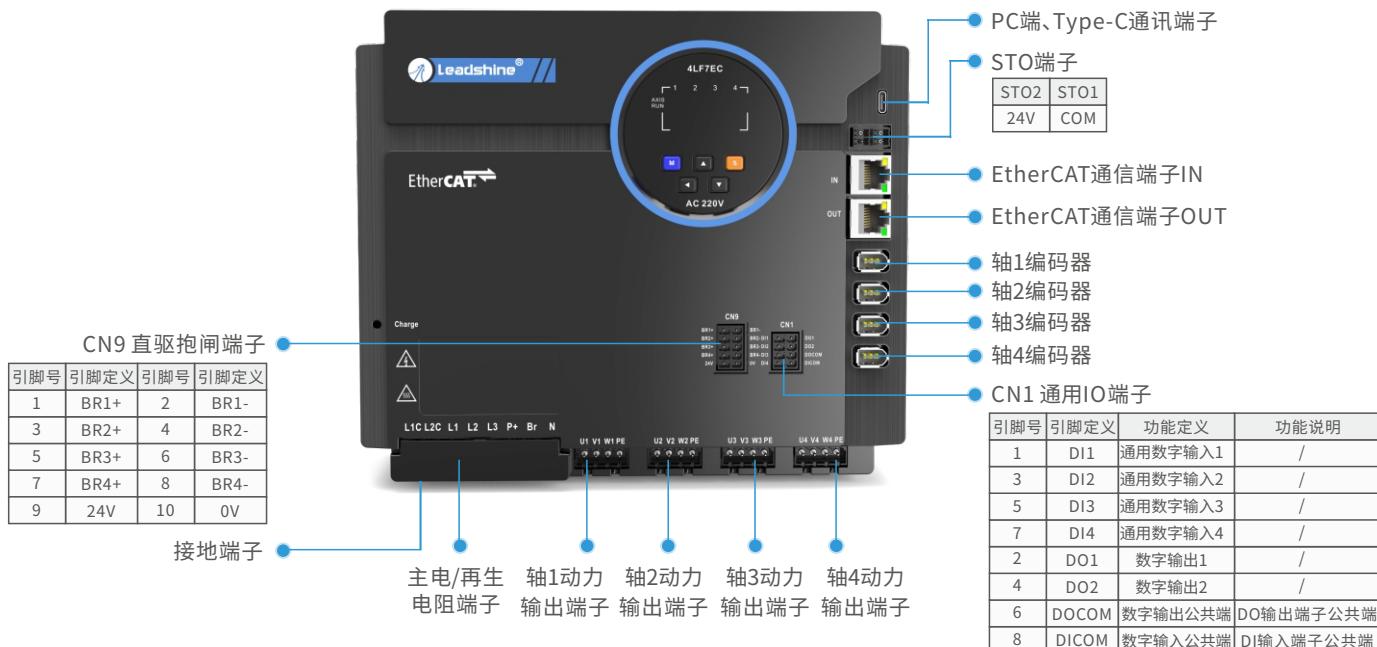
内置直驱抱闸

零距离安装不降额

省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

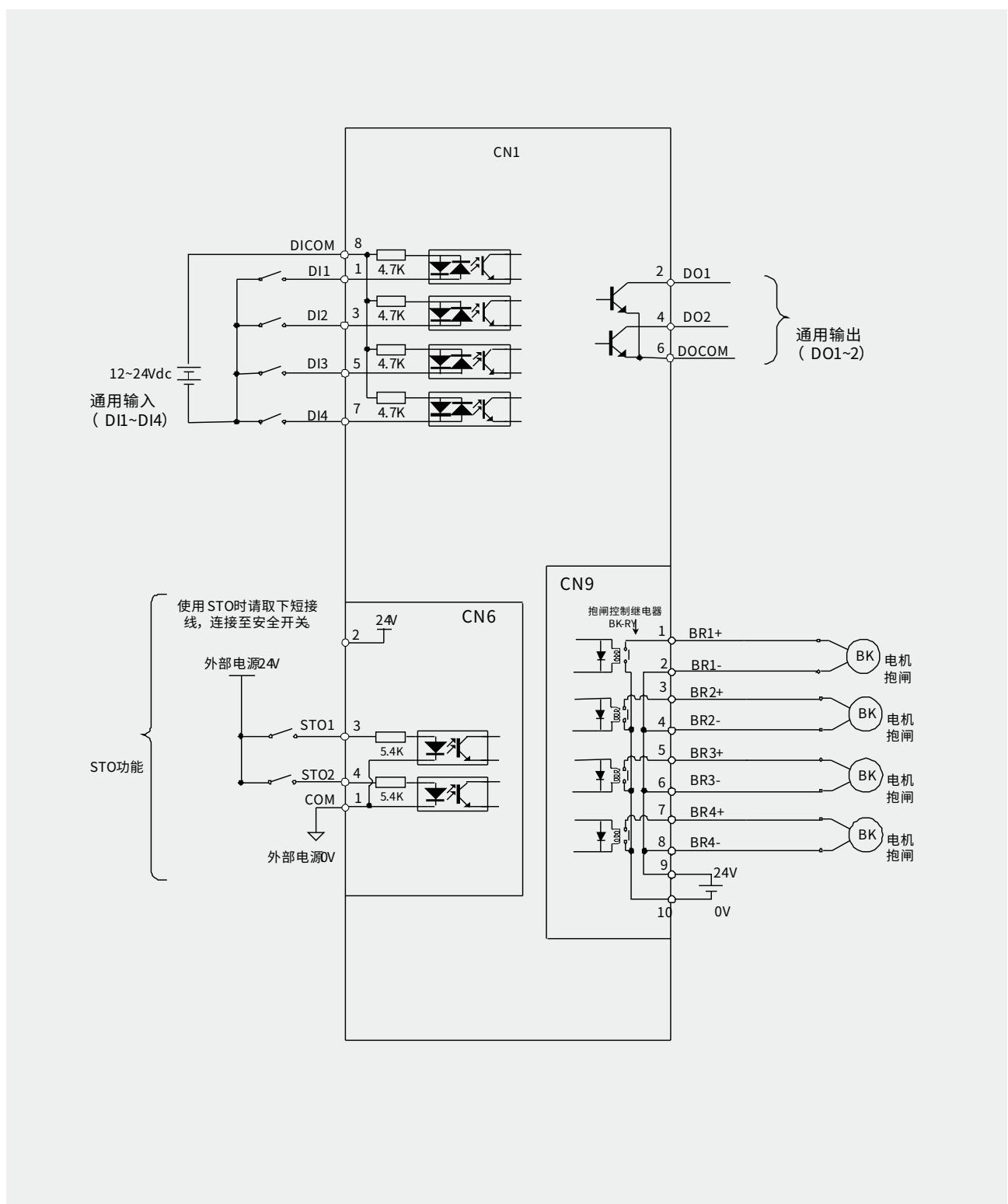
### 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



6LF7EC系列交流伺服驱动器产品，是雷赛智能根据行业发展和需求开发的多轴产品系列，该系列伺服具有省空间、省接线、省能源的特点，内置抱闸输出接口，接线简单。运行可靠平稳，广泛应用于多种机床、机器人等行业。



超小体积、极省空间

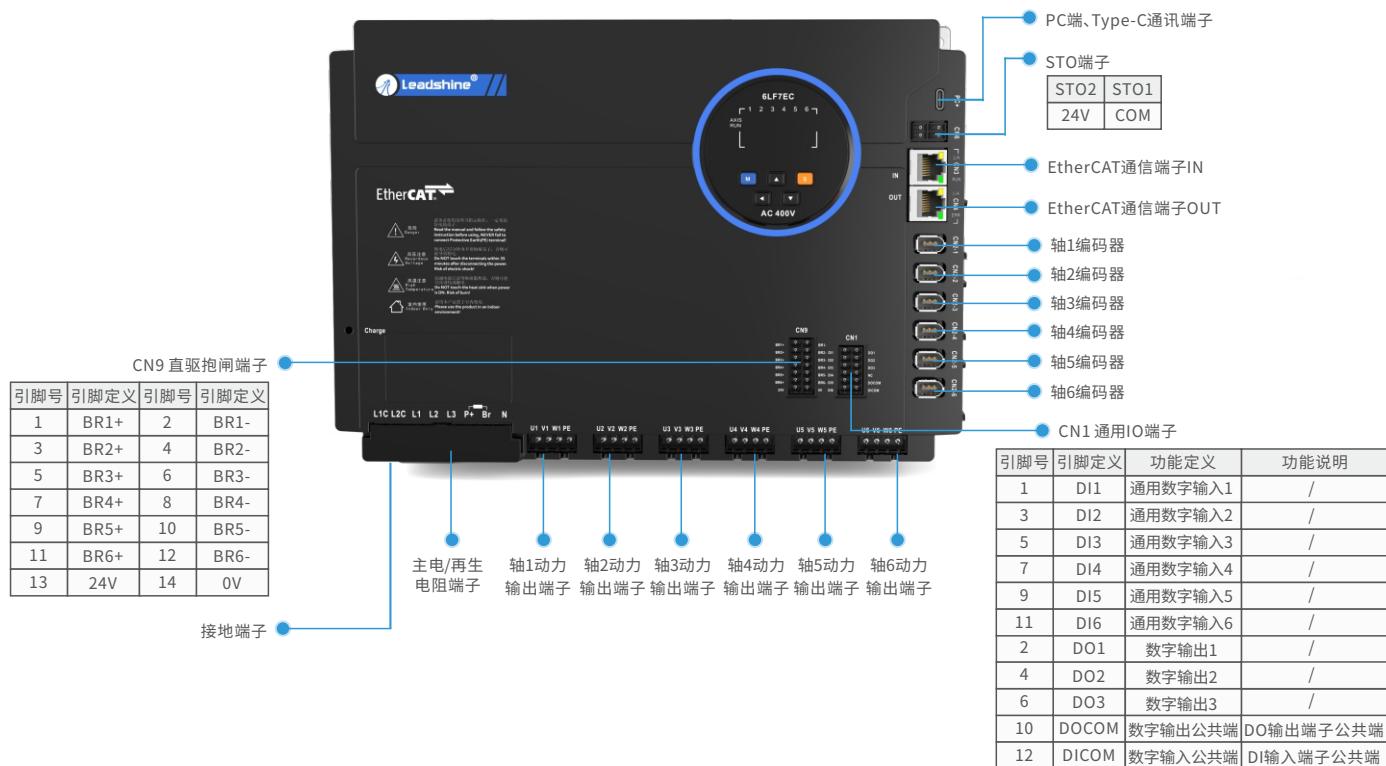
内置直驱抱闸

零距离安装不降额

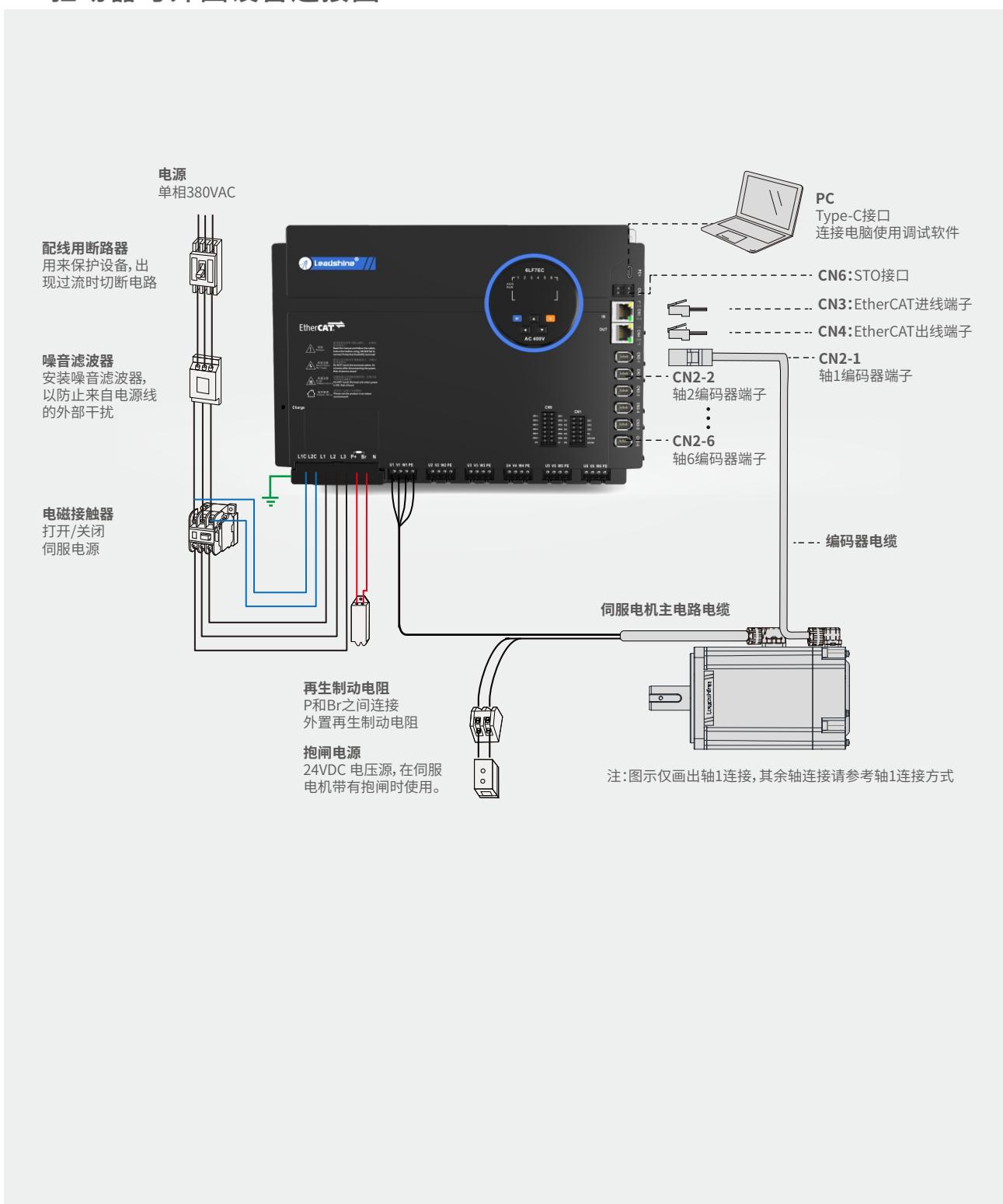
省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

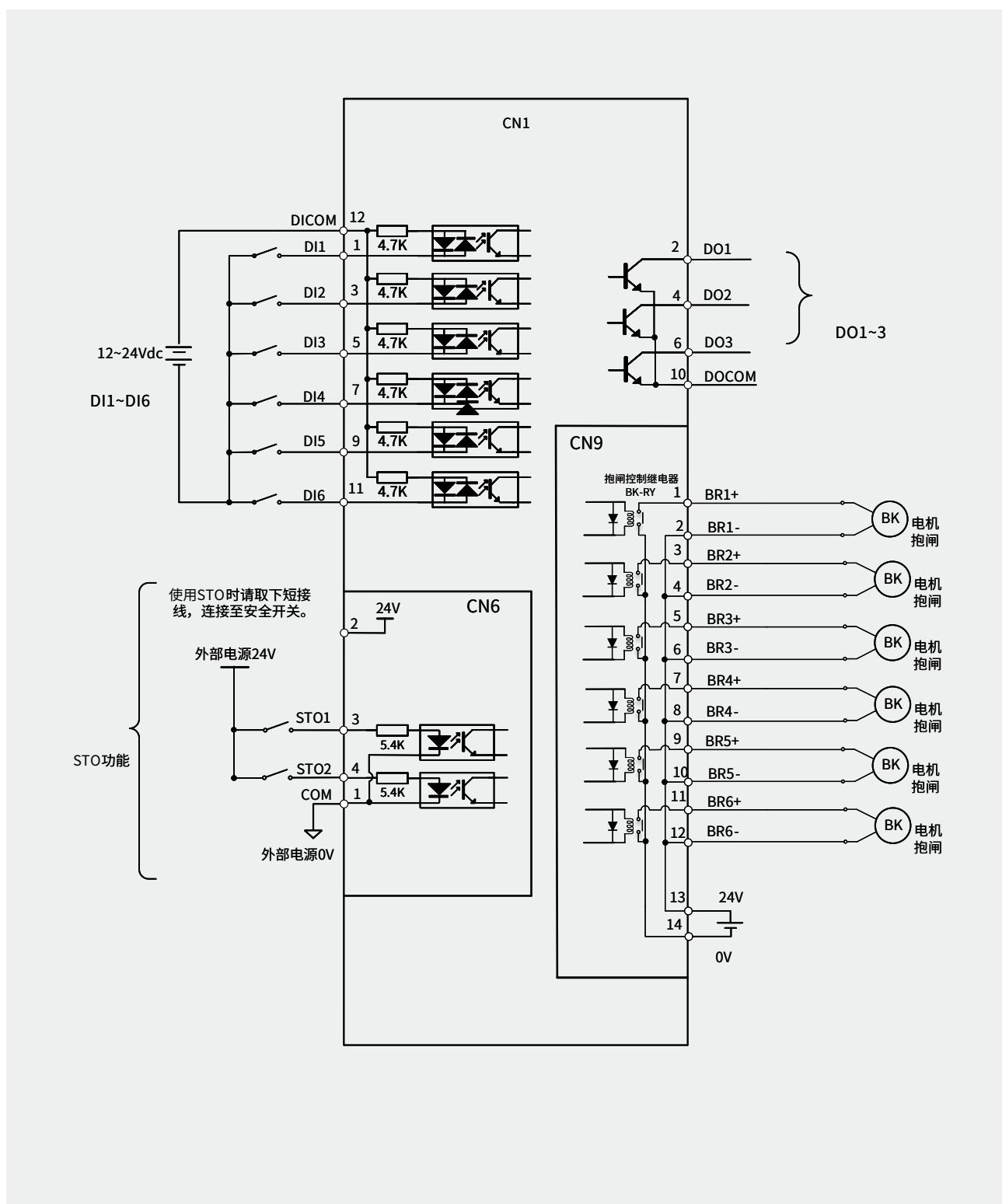
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



# 2L6EC系列

## 双轴EtherCAT总线标准型

基于雷赛L6(EtherCAT)系列开发的双轴伺服产品。除保持了与L7系列相同水平的性能以外,依托于其特殊的双轴架构,并对尺寸布局及接口排列进一步优化,配以精心设计的结构外观,实现了少接线、少发热、省空间、省电能,同时具有高性价比,高颜值的全新一代伺服驱动产品。可以广泛应用于机器人、机械手、机床、物流、锂电、光伏、电子、半导体等各个行业。



超小体积、极省空间

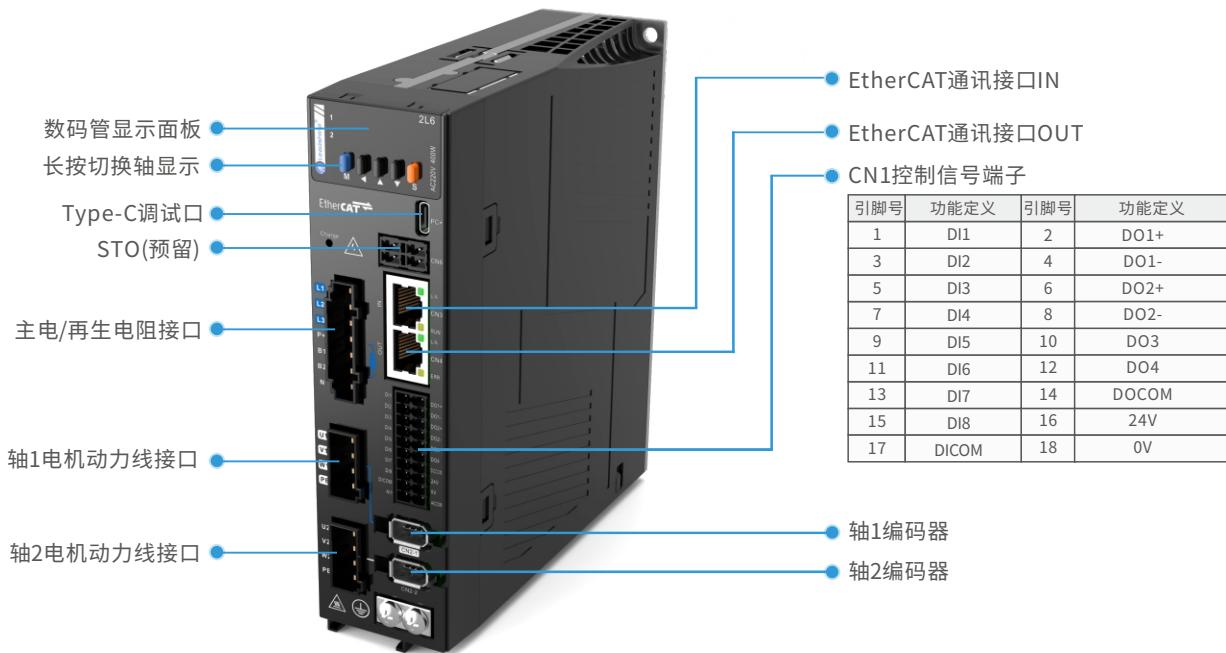
23bit多圈绝对值编码器

零距离安装不降额

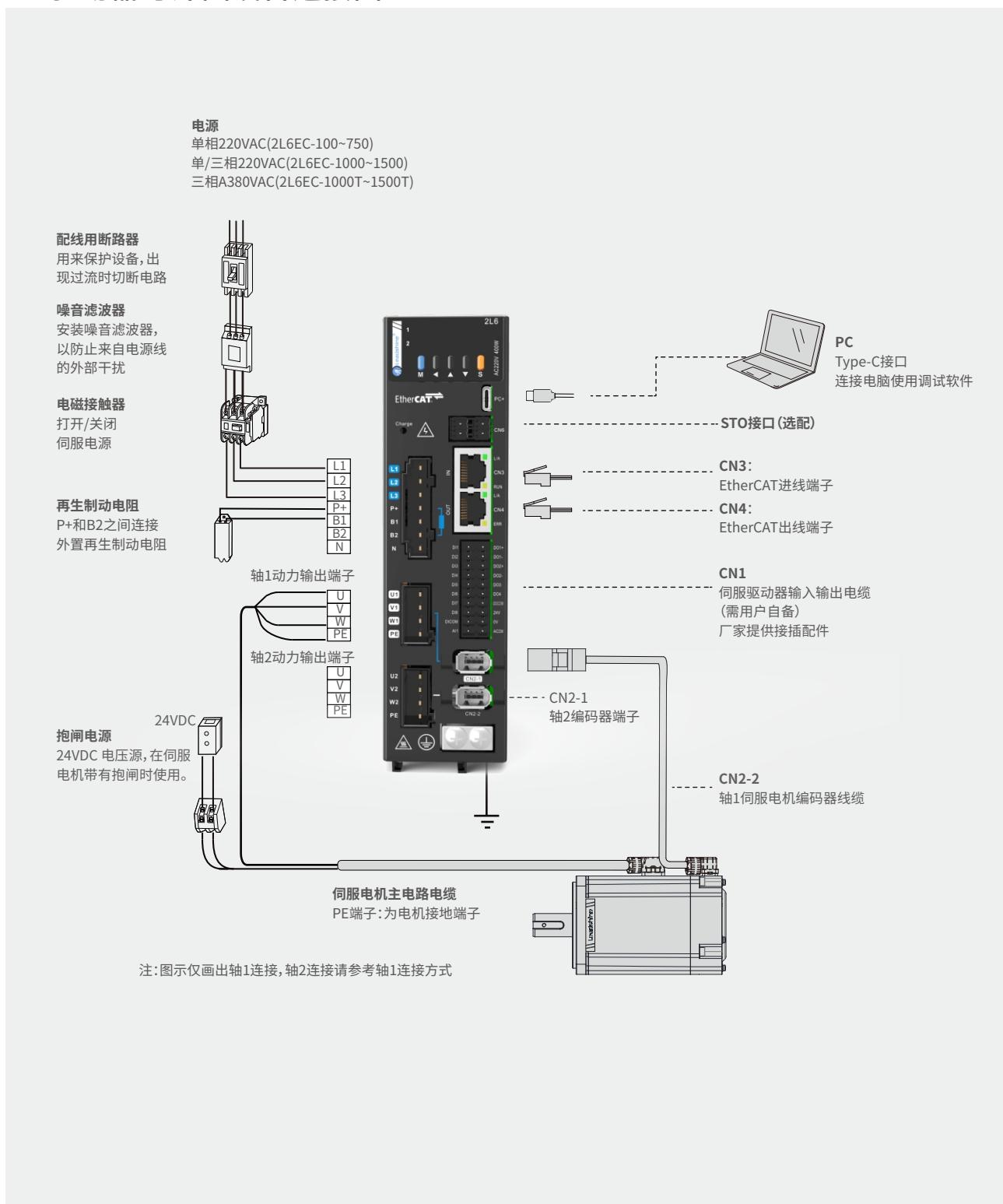
省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

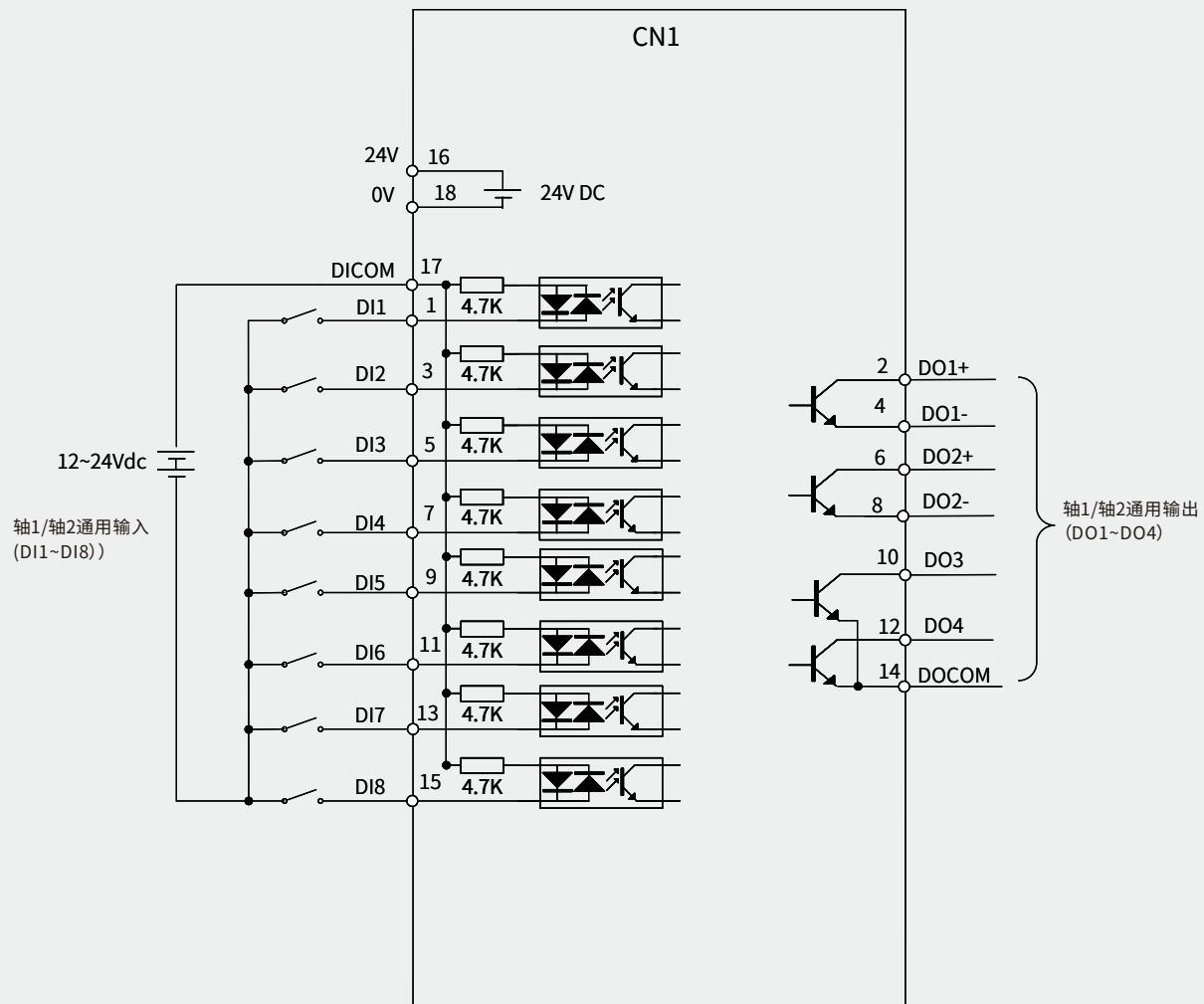
### 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



基于雷赛L6P脉冲系列开发的双轴伺服产品。除保持了与L7系列相同水平的性能以外,依托于其特殊的双轴架构,并对尺寸布局及接口排列进一步优化,配以精心设计的结构外观,实现了少接线、少发热、省空间、省电能,同时具有高性价比,高颜值的全新一代伺服驱动产品。可以广泛应用于机器人、机械手、机床、物流、锂电、光伏、电子、半导体等各个行业。



超小体积、极省空间

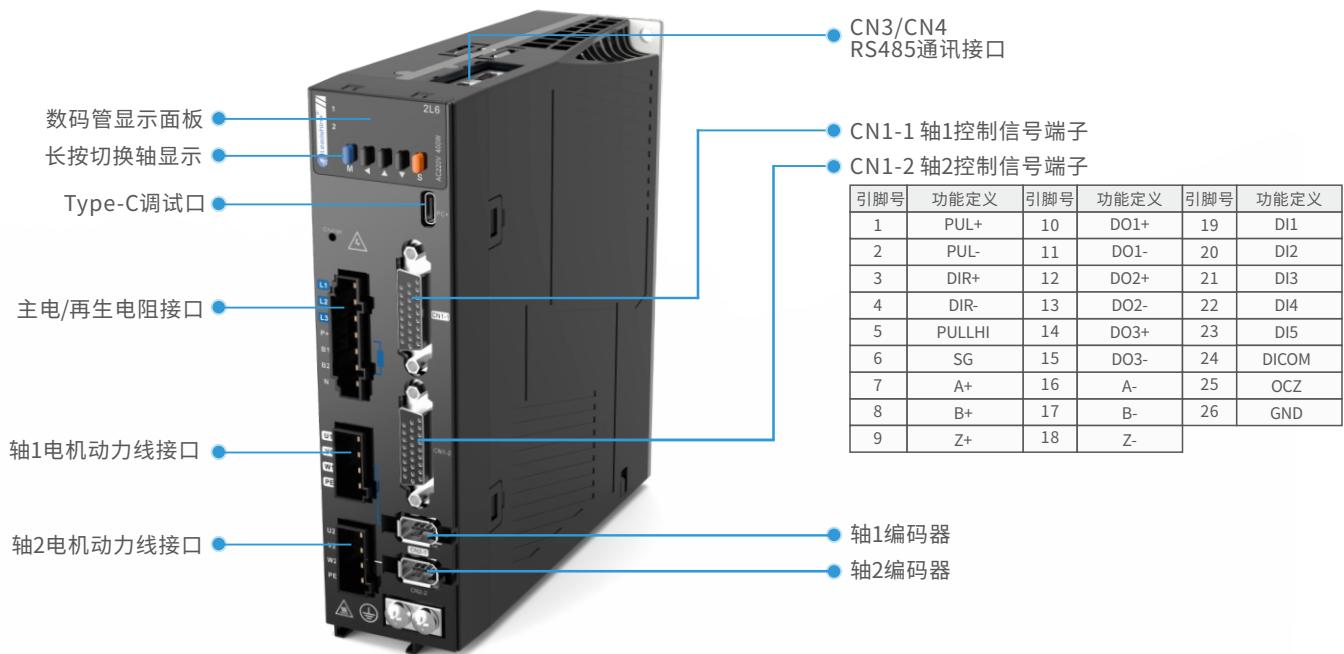
23bit多圈绝对值编码器

零距离安装不降额

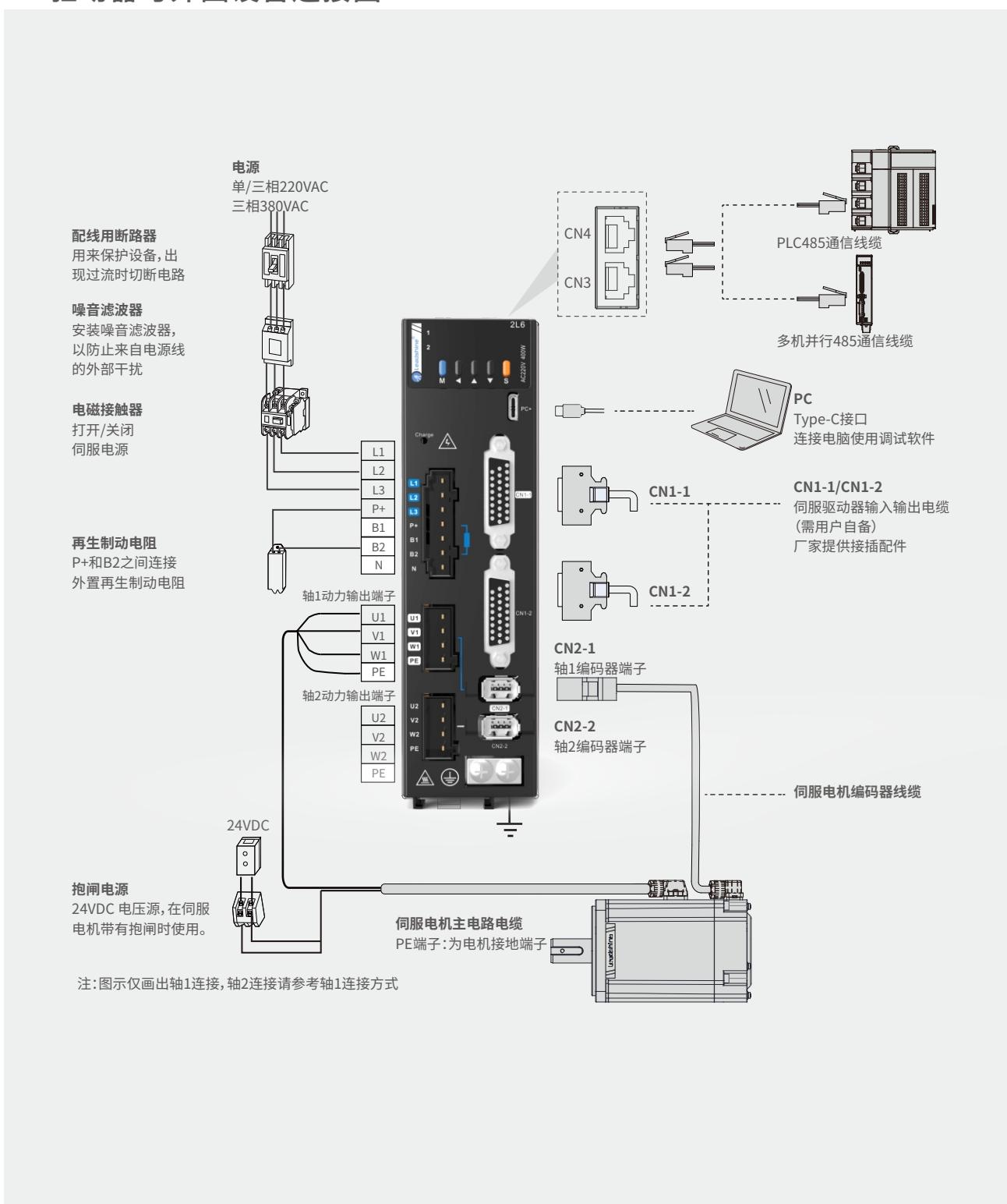
省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

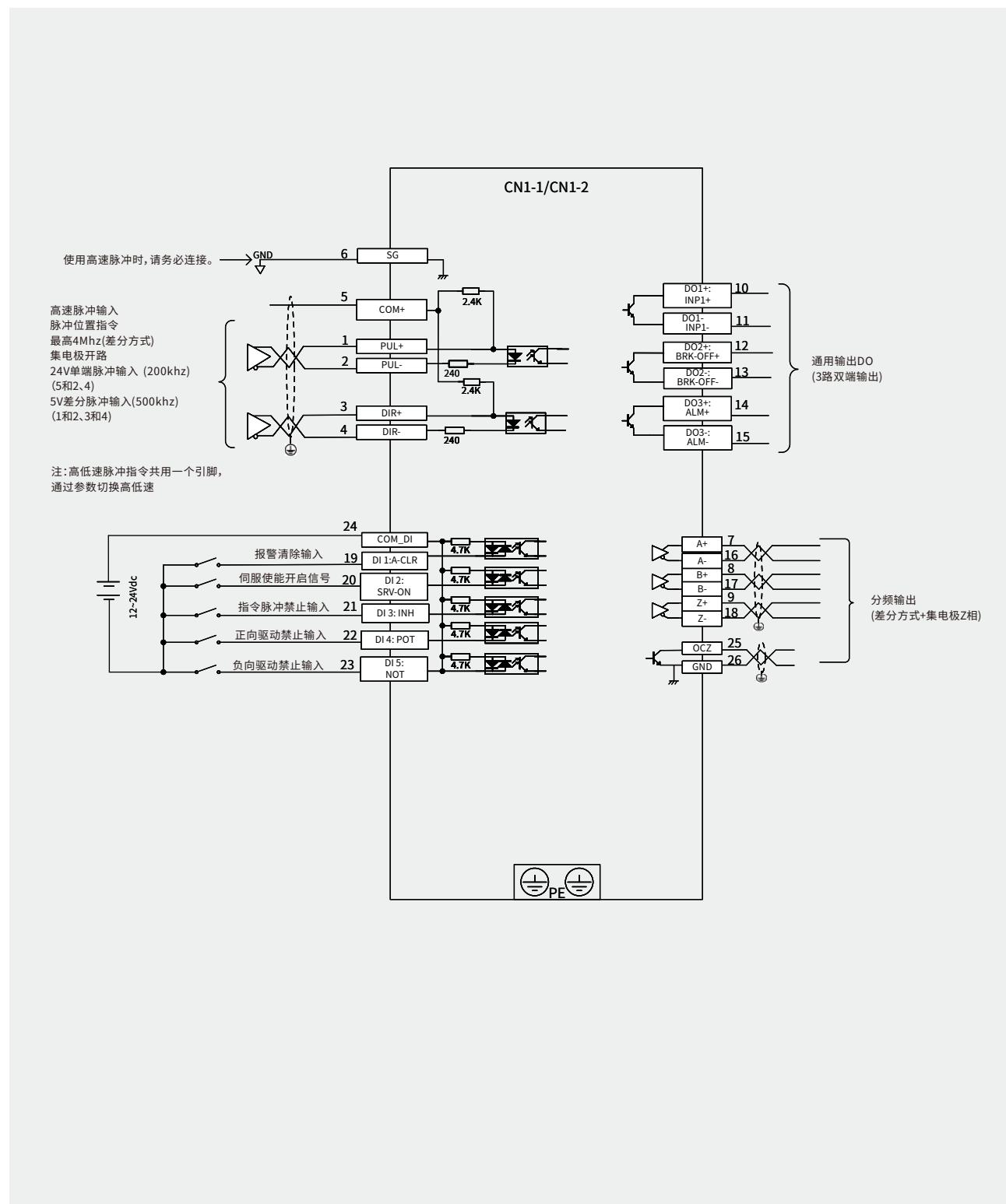
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



# 2L5EC系列

## 双轴EtherCAT总线经济型

基于雷赛L5(EtherCAT)系列开发的双轴伺服产品。除保持了与L7系列相同水平的性能以外,依托于其特殊的双轴架构,并对尺寸布局及接口排列进一步优化,配以精心设计的结构外观,实现了少接线、少发热、省空间、省电能,同时具有高性价比,高颜值的全新一代伺服驱动产品。可以广泛应用于机器人、机械手、机床、物流、锂电、光伏、电子、半导体等各个行业。



超小体积、极省空间

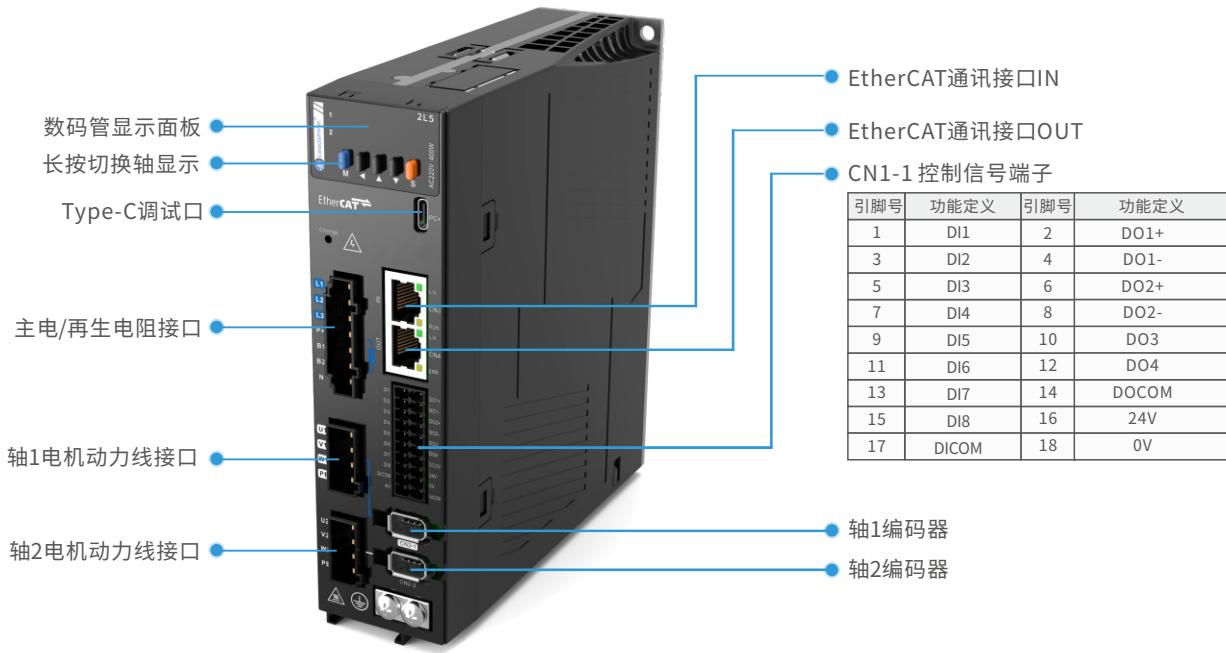
21bit多圈绝对值编码器

零距离安装不降额

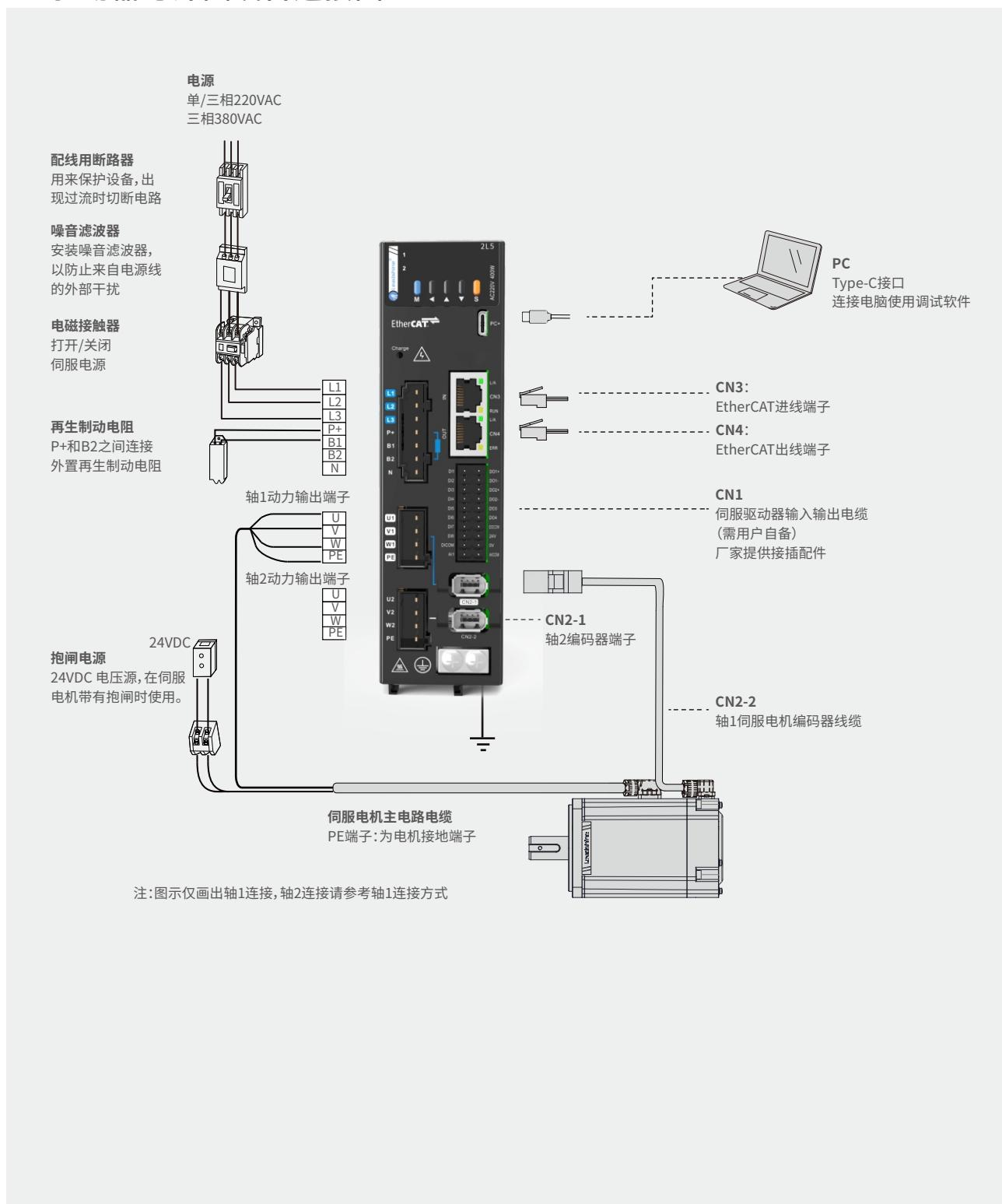
省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

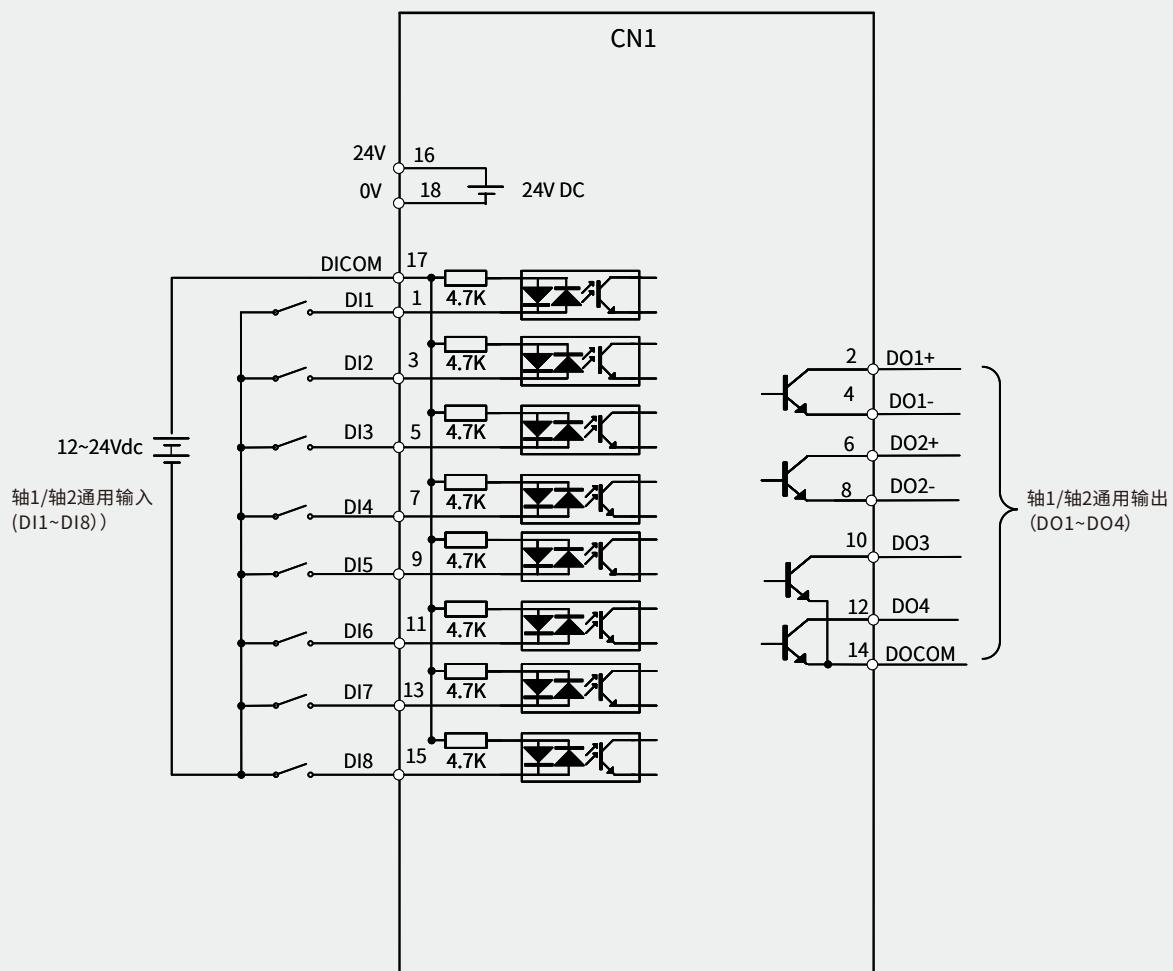
### ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



## ■ 驱动器接线图



基于雷赛L5P脉冲系列开发的双轴伺服产品。除保持了与L7系列相同水平的性能以外,依托于其特殊的双轴架构,并对尺寸布局及接口排列进一步优化,配以精心设计的结构外观,实现了少接线、少发热、省空间、省电能,同时具有高性价比,高颜值的全新一代伺服驱动产品。可以广泛应用于机器人、机械手、机床、物流、锂电、光伏、电子、半导体等各个行业。



超小体积、极省空间

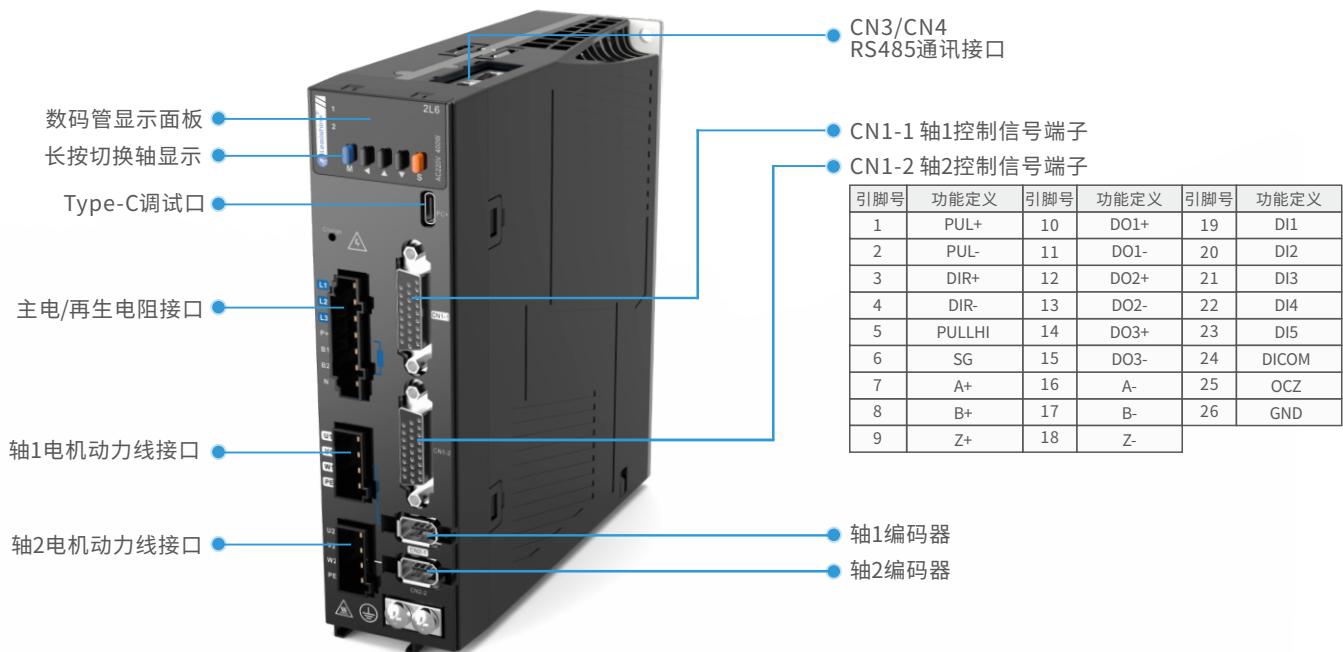
21bit多圈绝对值编码器

零距离安装不降额

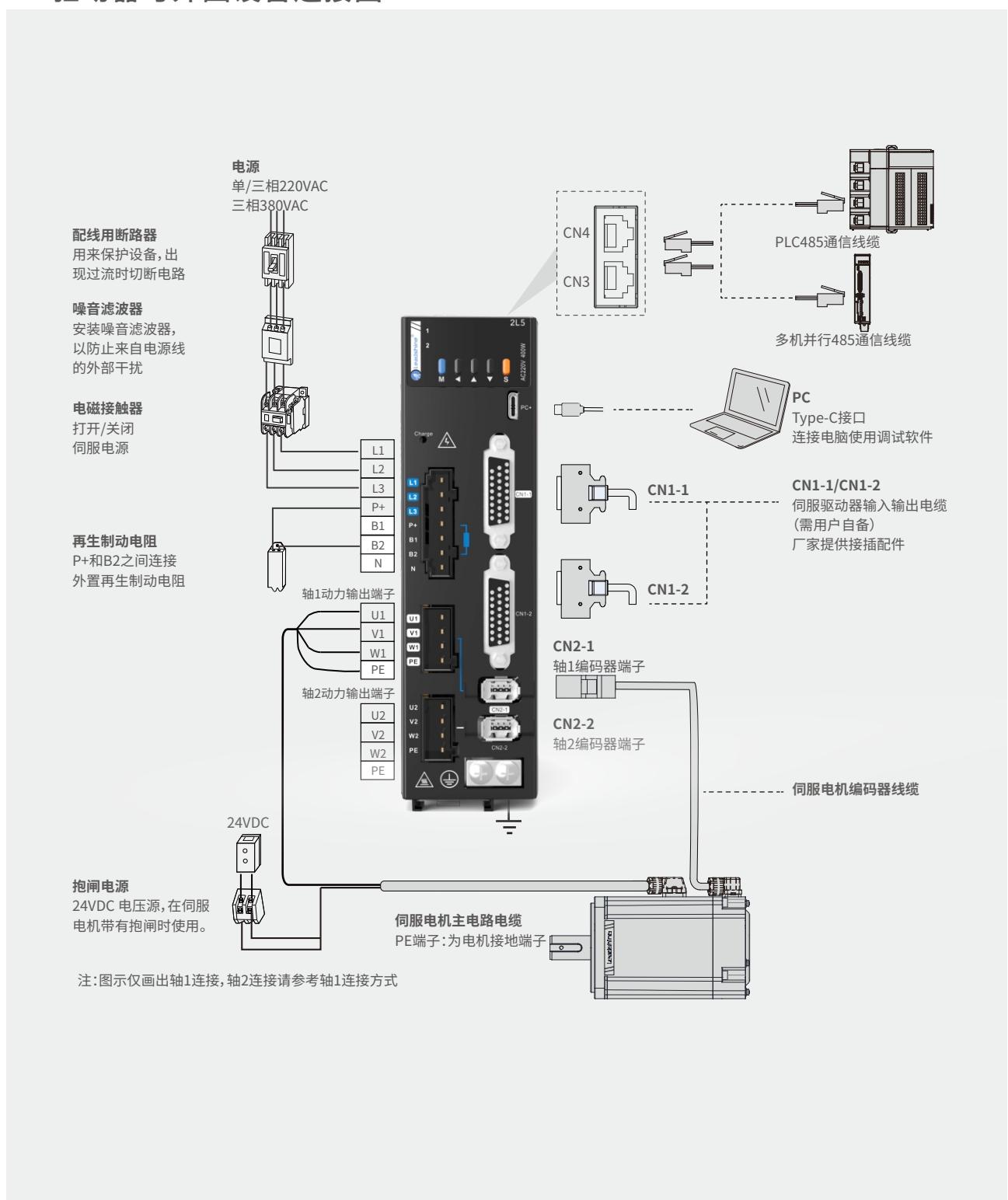
省配线、省电能

支持仅USB供电导入、导出参数

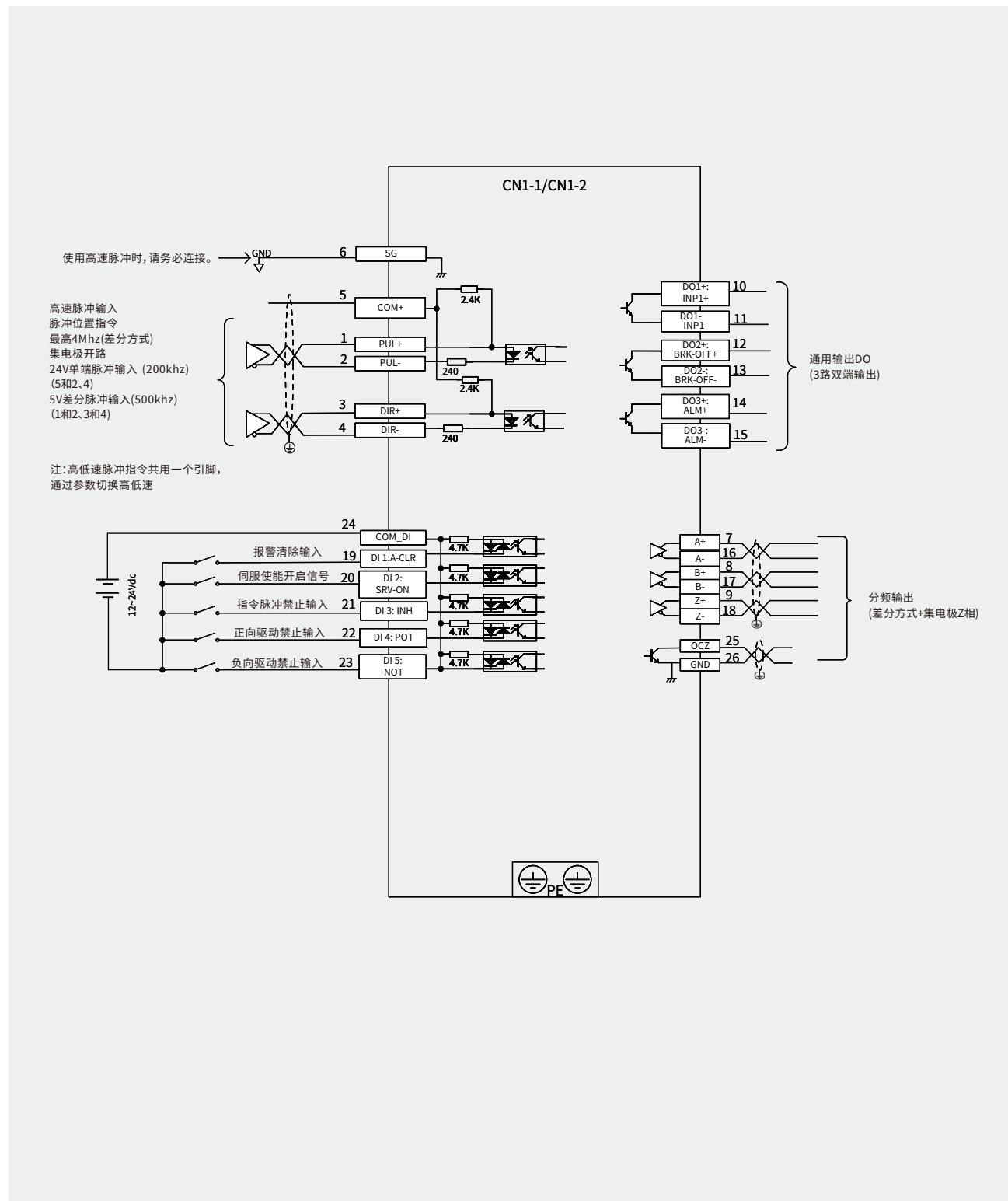
## ■ 接口说明



## ■ 驱动器与外围设备连接图



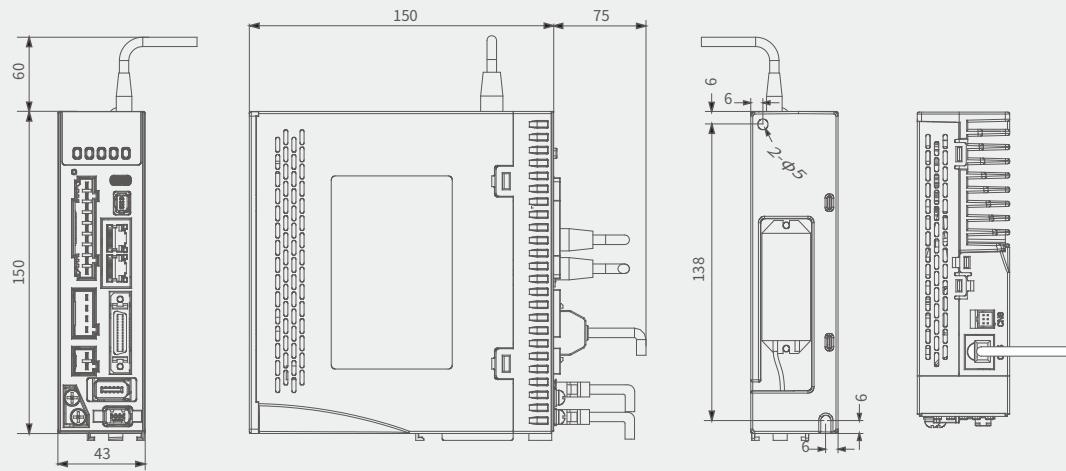
## ■ 驱动器接线图



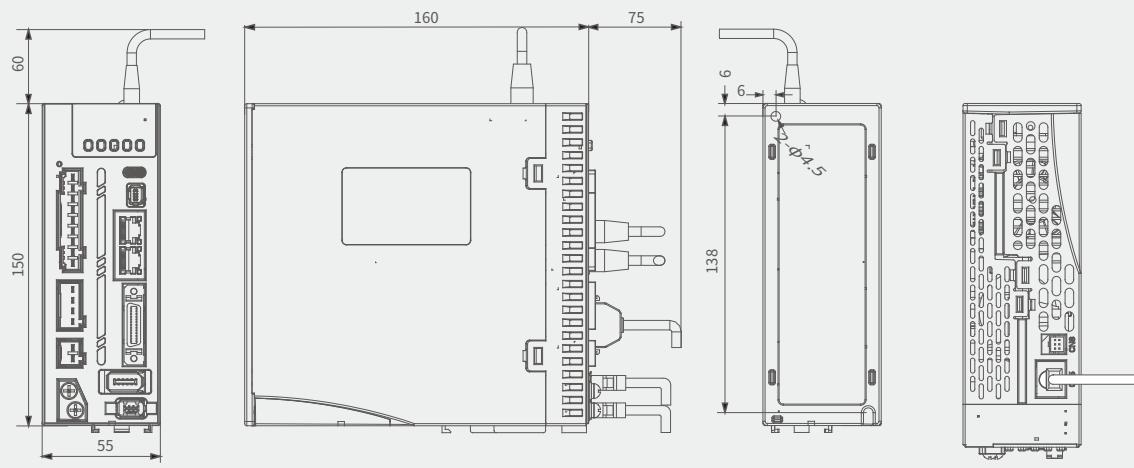
## L8EC/L8EC-L系列

### ■ 100W/400W/3A(AC 220V)

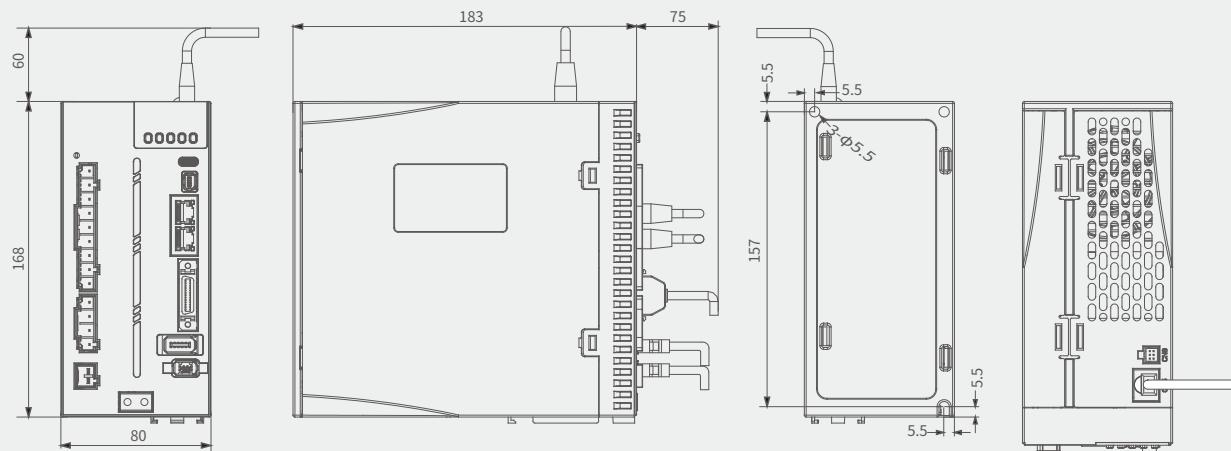
(单位:mm)



### ■ 750W/1000W/4.5A/6A(AC 220V)

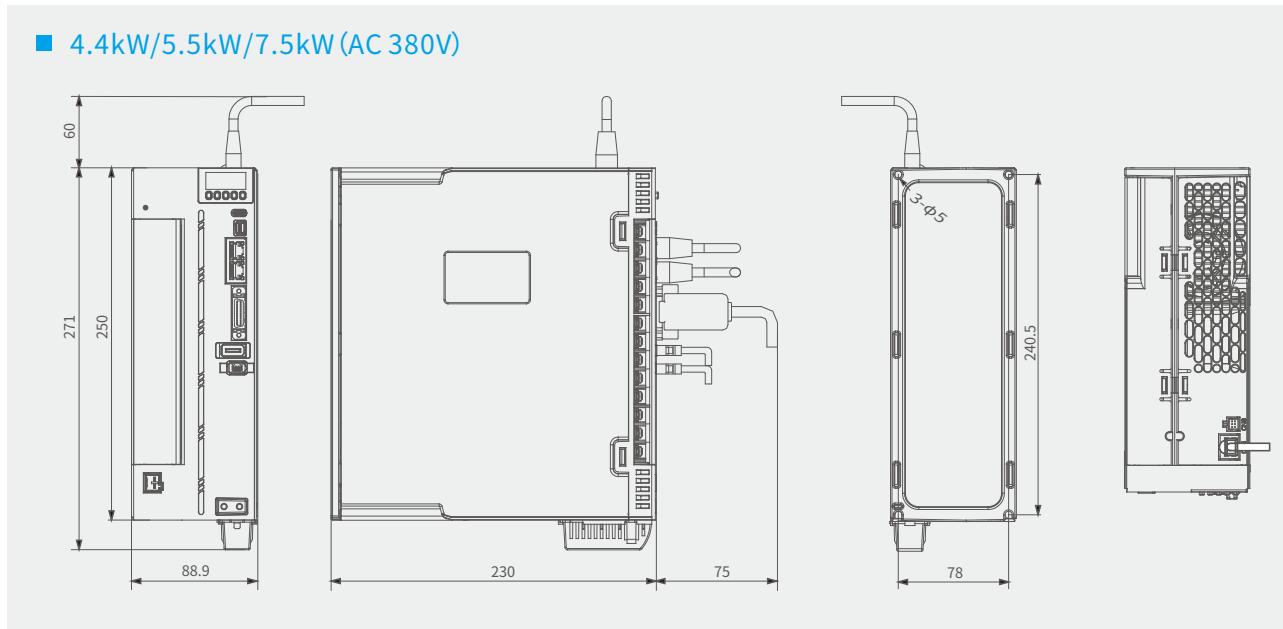


### ■ 1500W/2000W/8A/13A(AC 220V) 1kW/1.5kW/2kW/3kW(AC 380V)



## L8EC/L8EC-L系列

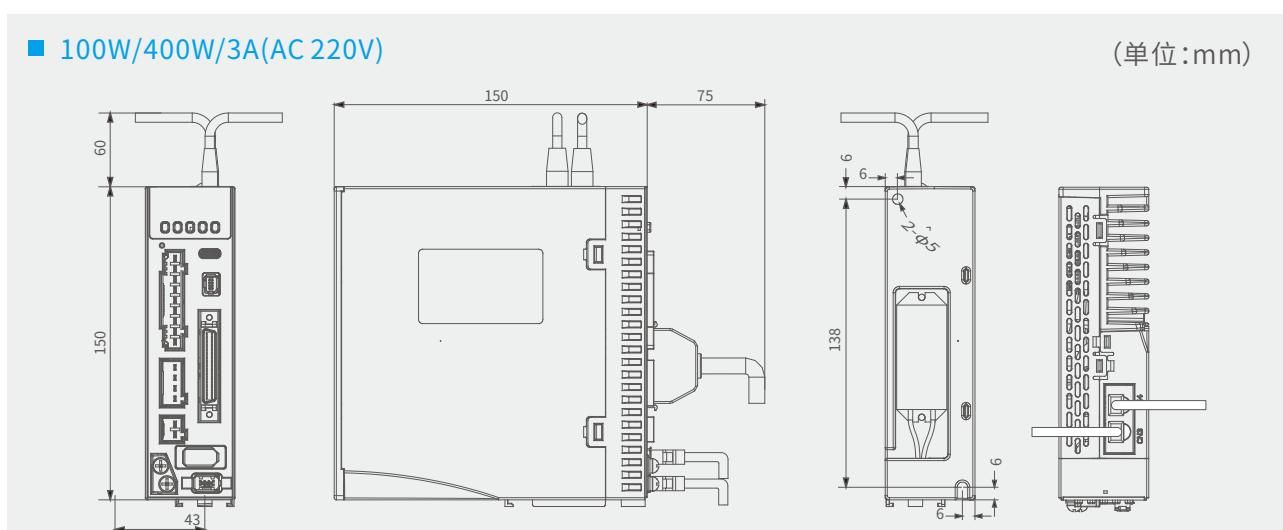
■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)



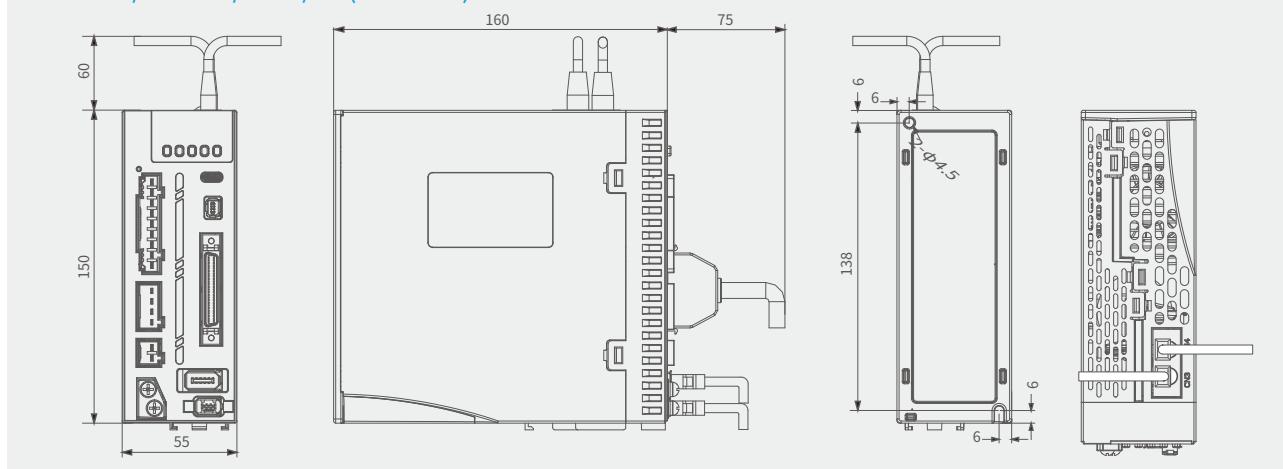
## L8P/L8P-L系列

■ 100W/400W/3A(AC 220V)

(单位:mm)



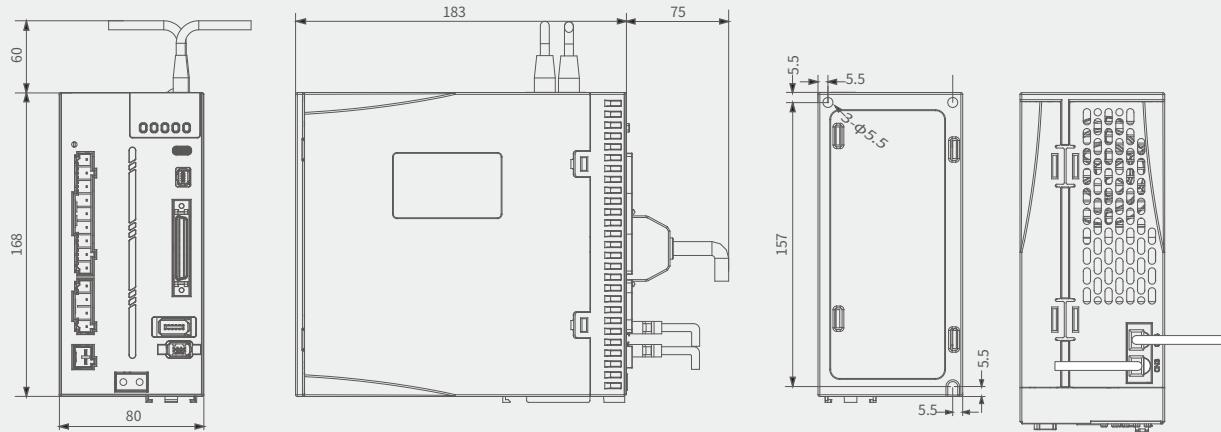
■ 750W/1000W/4.5A/6A(AC 220V)



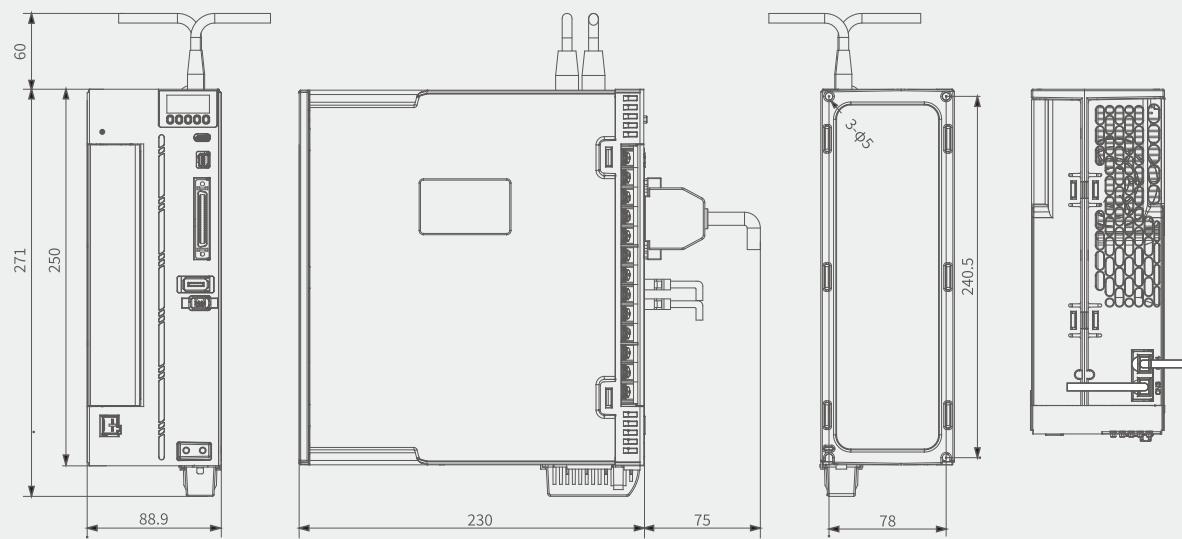
## L8P/L8P-L系列

■ 1500W/2000W/8A/13A(AC 220V)  
1kW/1.5kW/2kW/3kW(AC 380V)

(单位:mm)



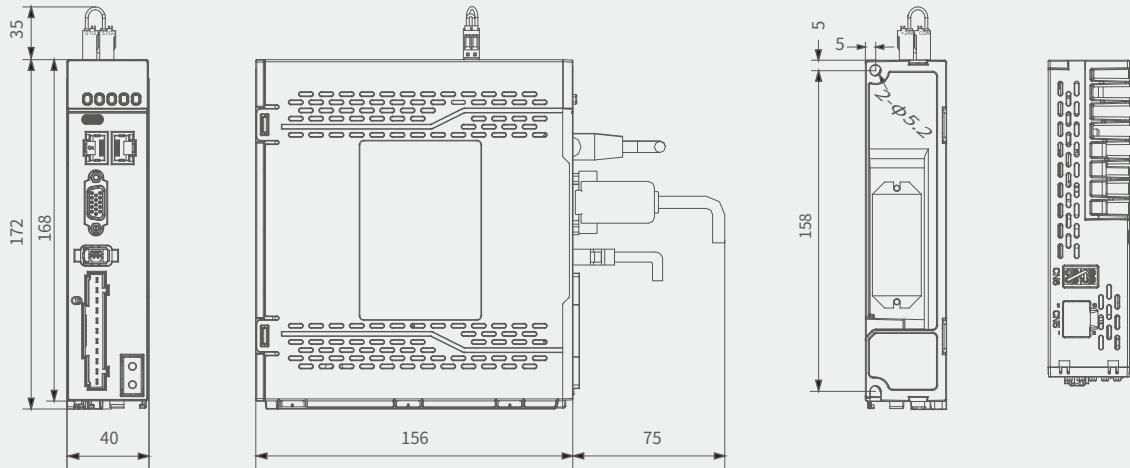
■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW (AC 380V)



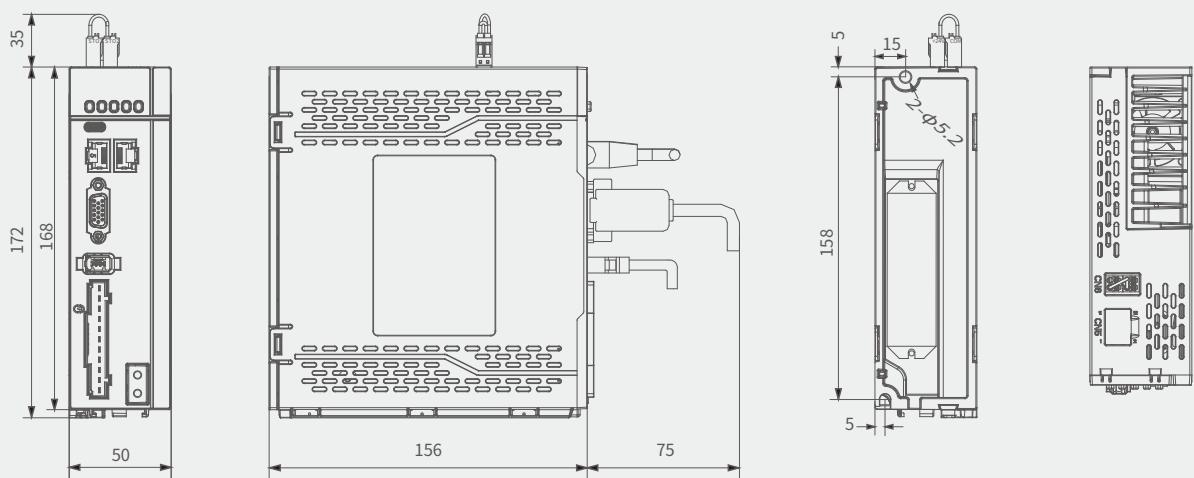
## L7N-S系列

■ 100W/400W(AC 220V)

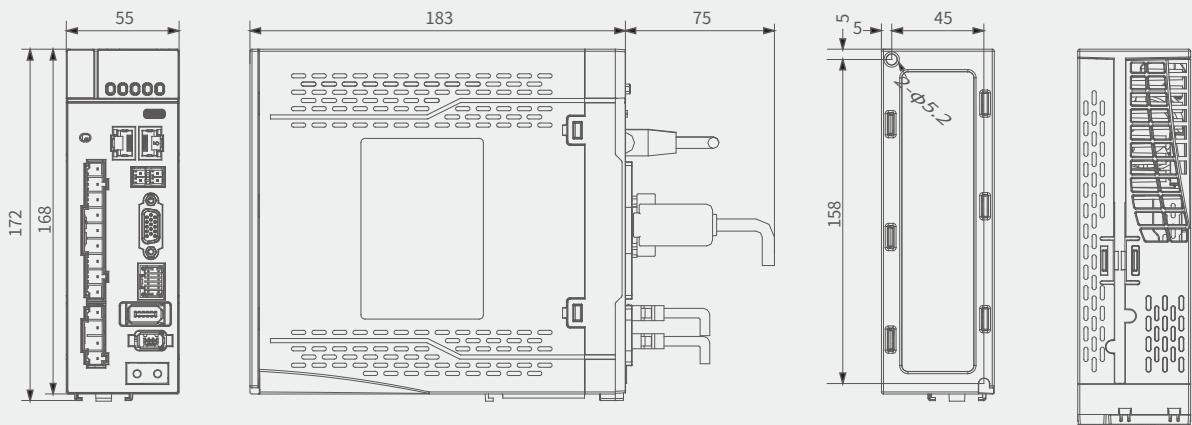
(单位:mm)



■ 750W/1000W(AC 220V)



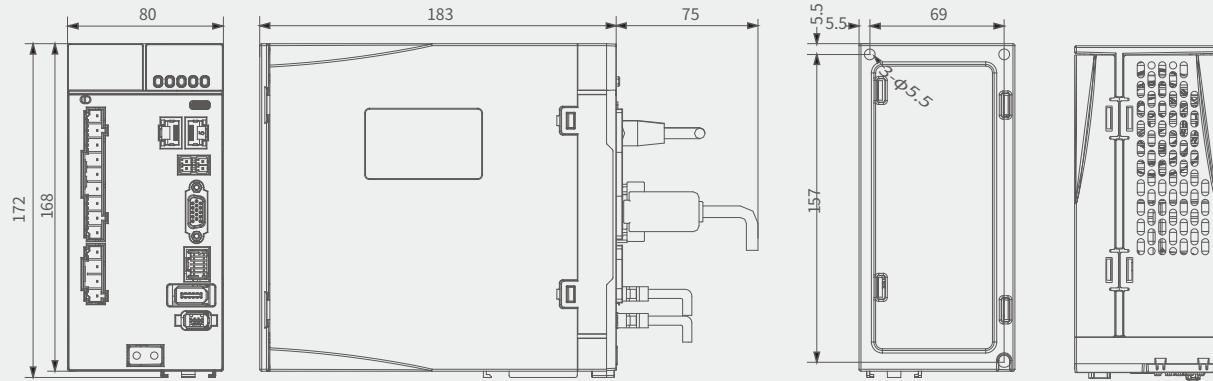
■ 1000W/1500W(AC 380V)



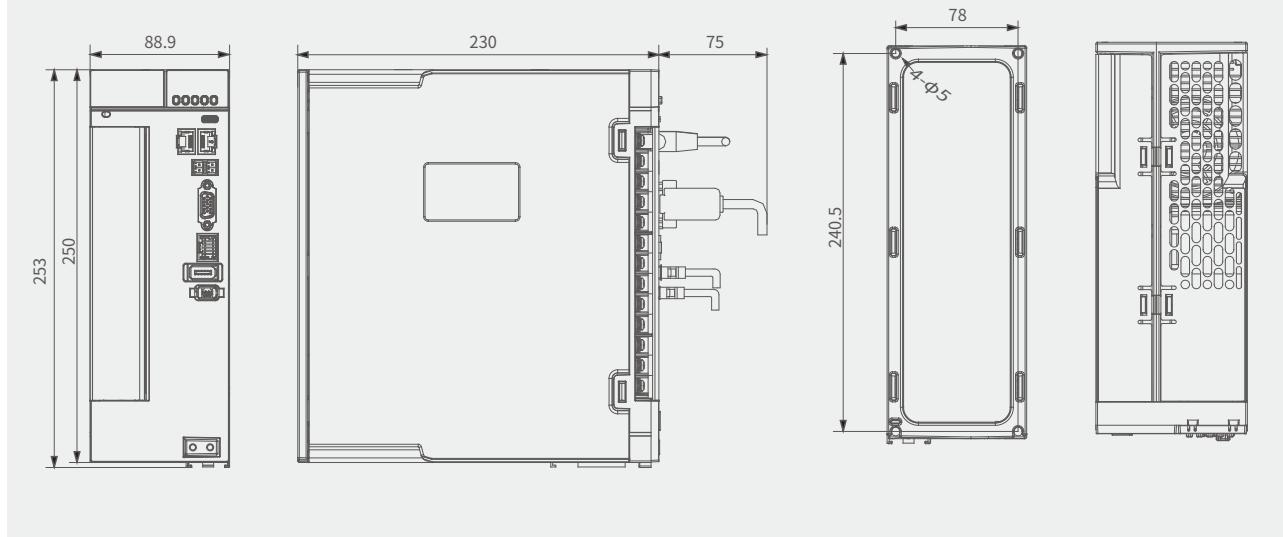
## L7N-S系列

■ 1.5kW/2kW(AC 220V)  
2kW/3kW (AC 380V)

(单位:mm)



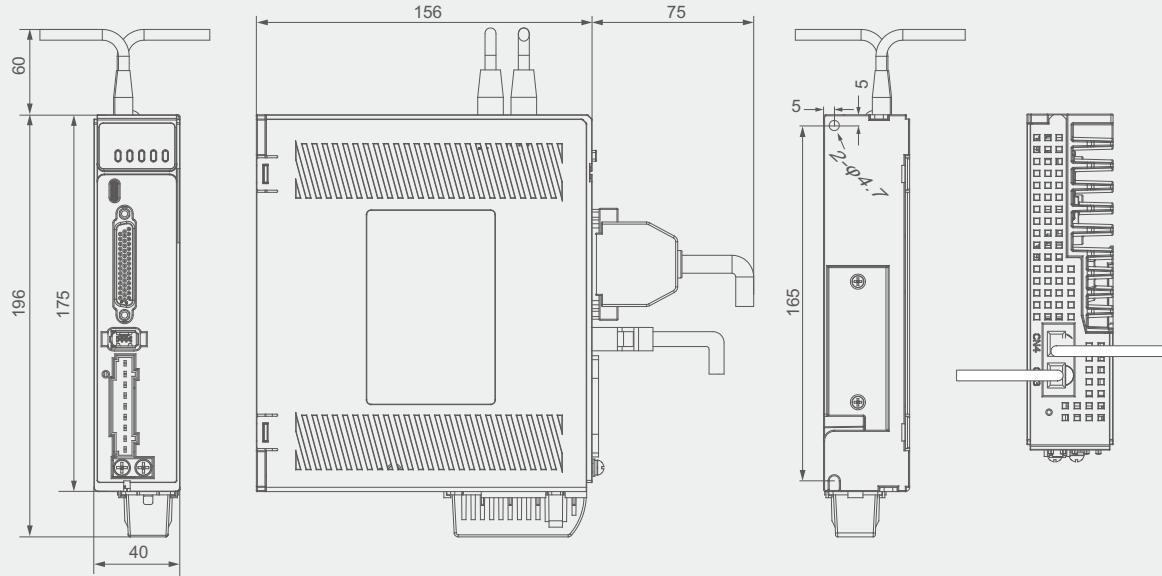
■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)



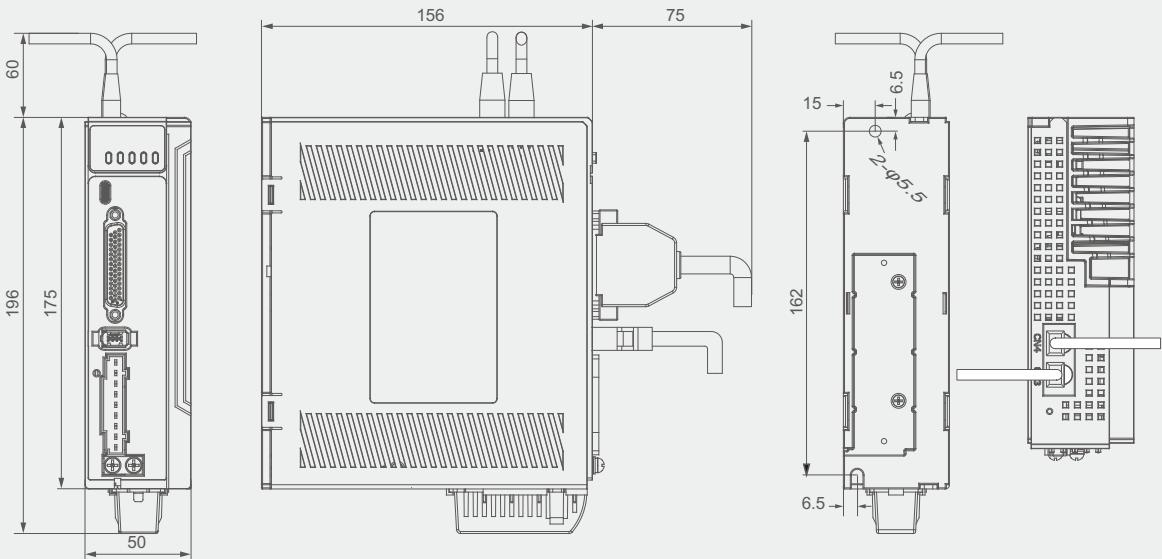
## L7P系列

■ 100W/400W(AC 220V)

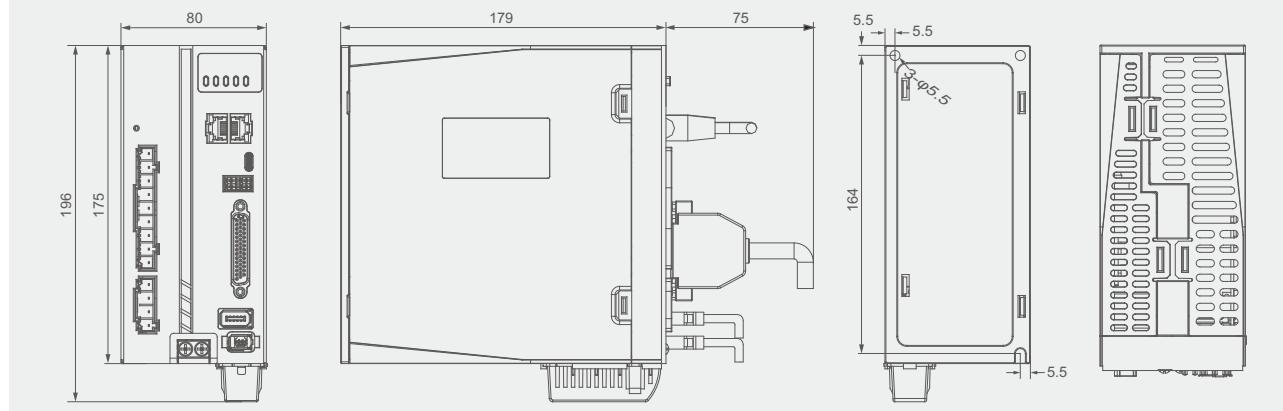
(单位:mm)



■ 750W/1000W(AC 220V)



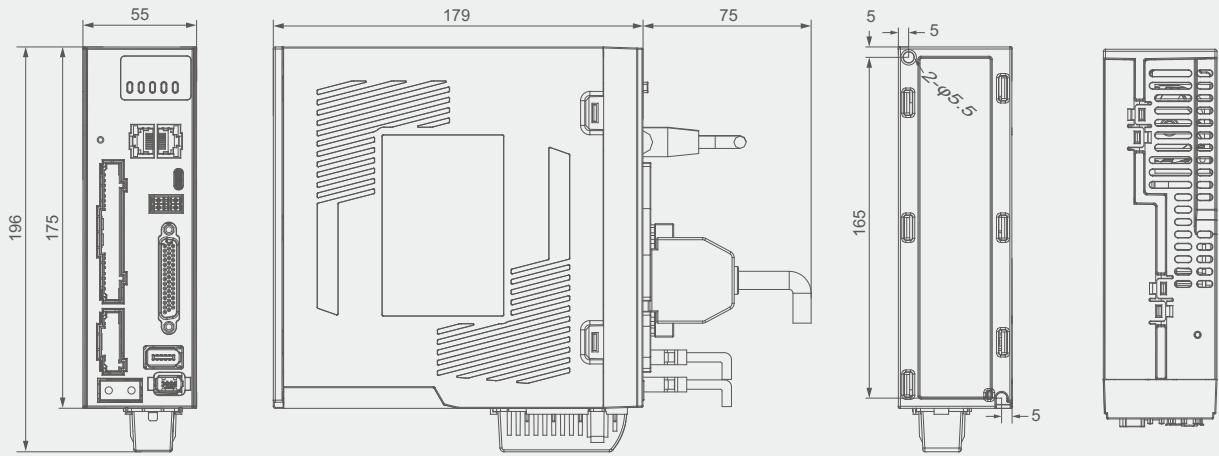
■ 1500W/2000W(AC 220V)



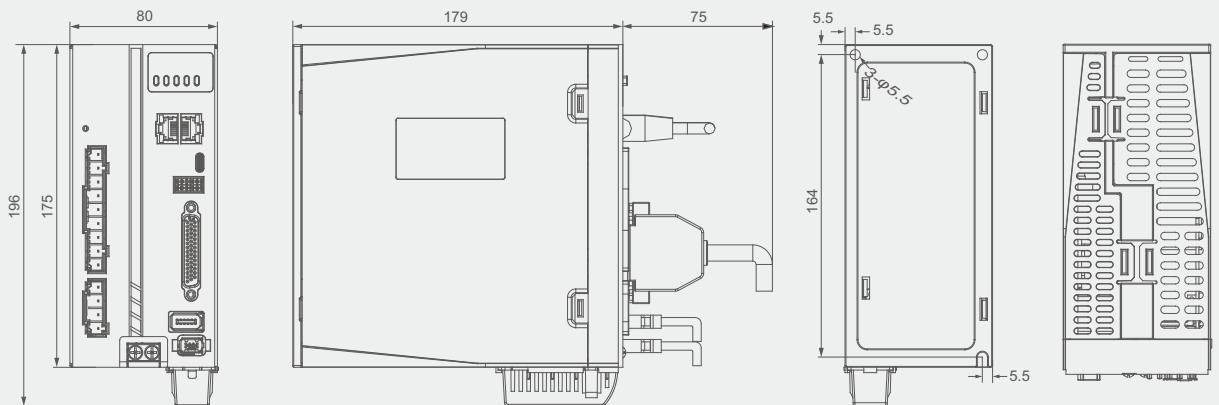
## L7P系列

■ 750W/1000W/1.5kW(AC 380V)

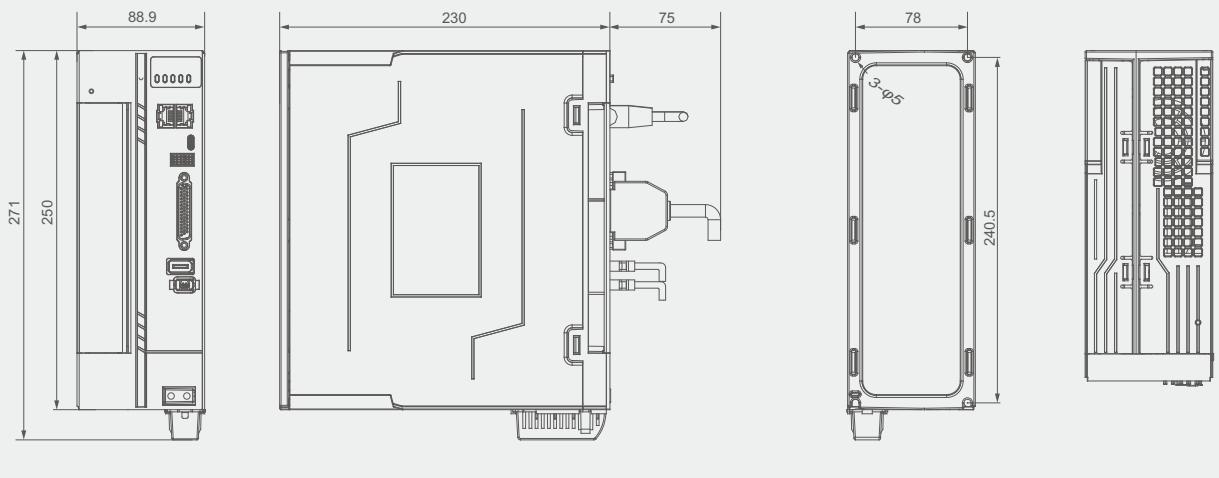
(单位:mm)



## ■ 2kW/3kW(AC 380V)



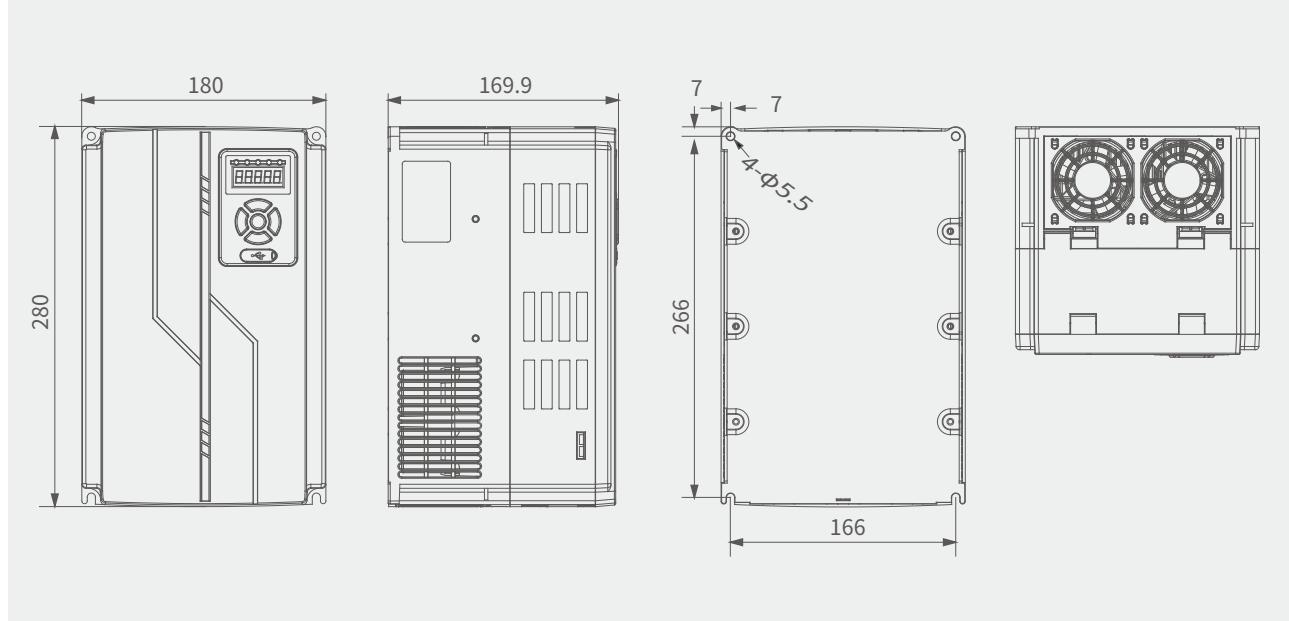
### ■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)



## L7P/N 大功率系列

■ 11kW/22kW(AC 380V)

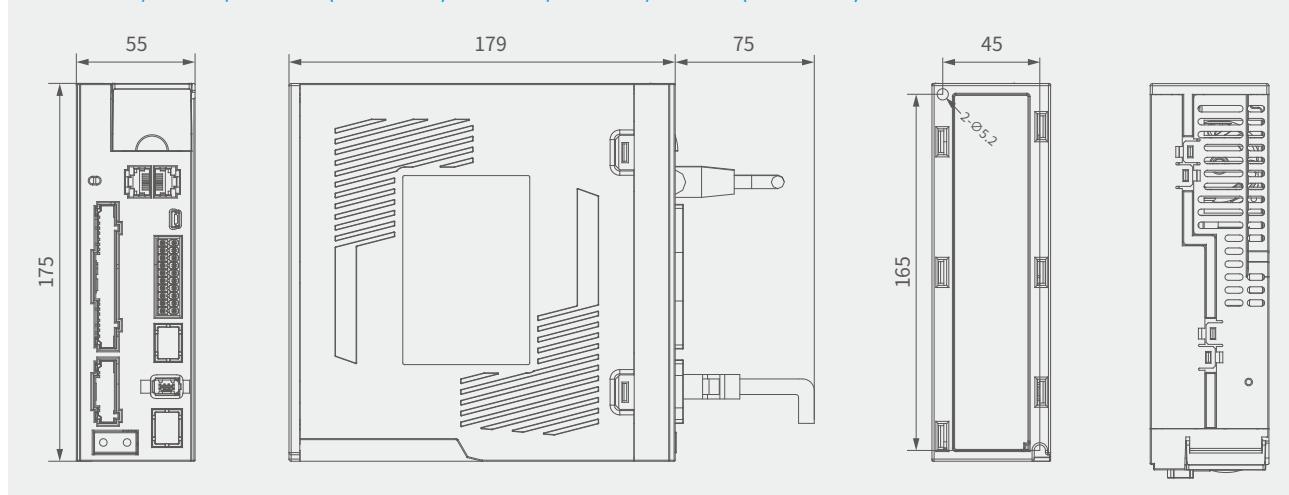
(单位:mm)



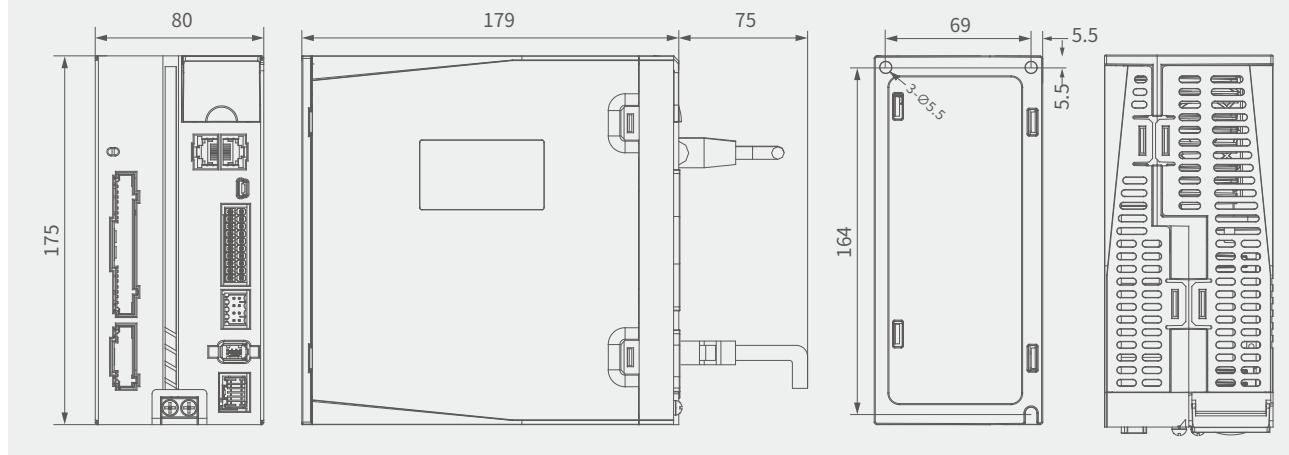
## L7PN系列

■ 400W/750W/1000W(AC 220V)& 750W/1000W/1.5kW(AC 380V)

(单位:mm)



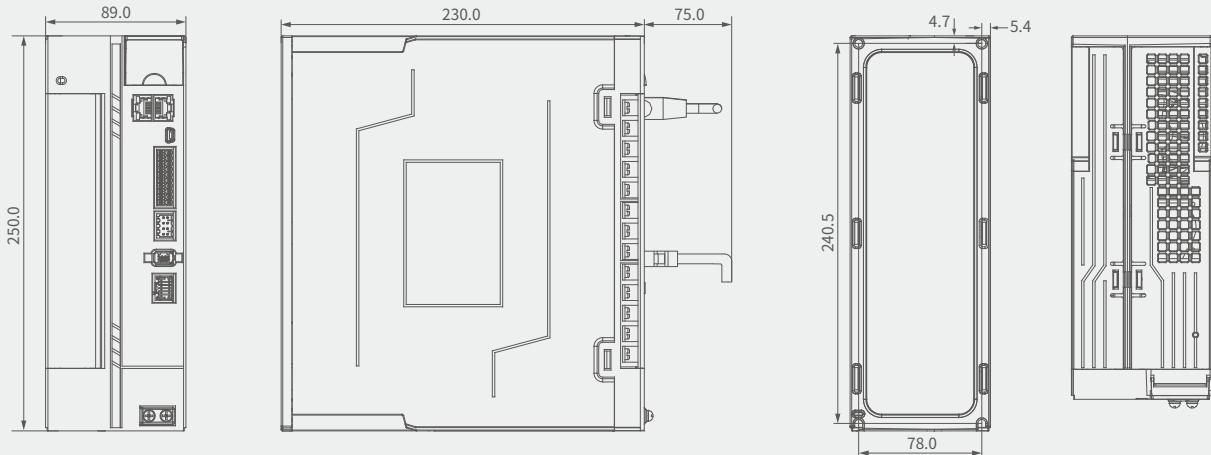
■ 1500W/2000W(AC 220V)&2kW/3kW(AC 380V)



## L7PN系列

■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)

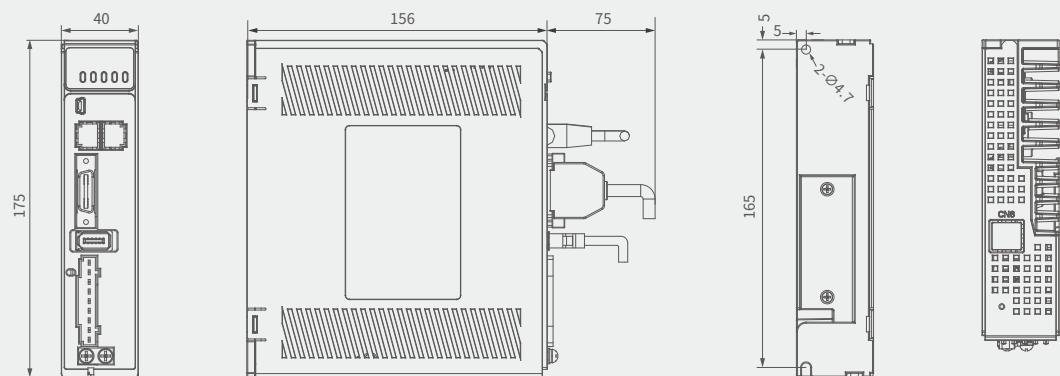
(单位:mm)



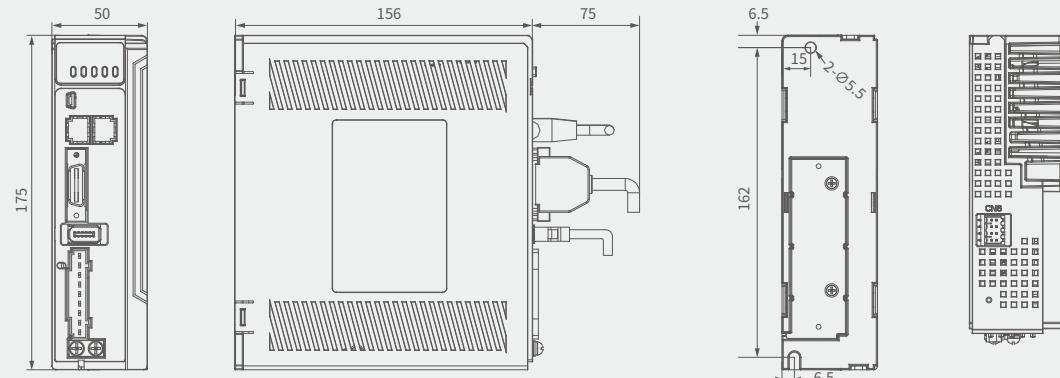
## L7EC-L/L7-L系列

■ 3A

(单位:mm)

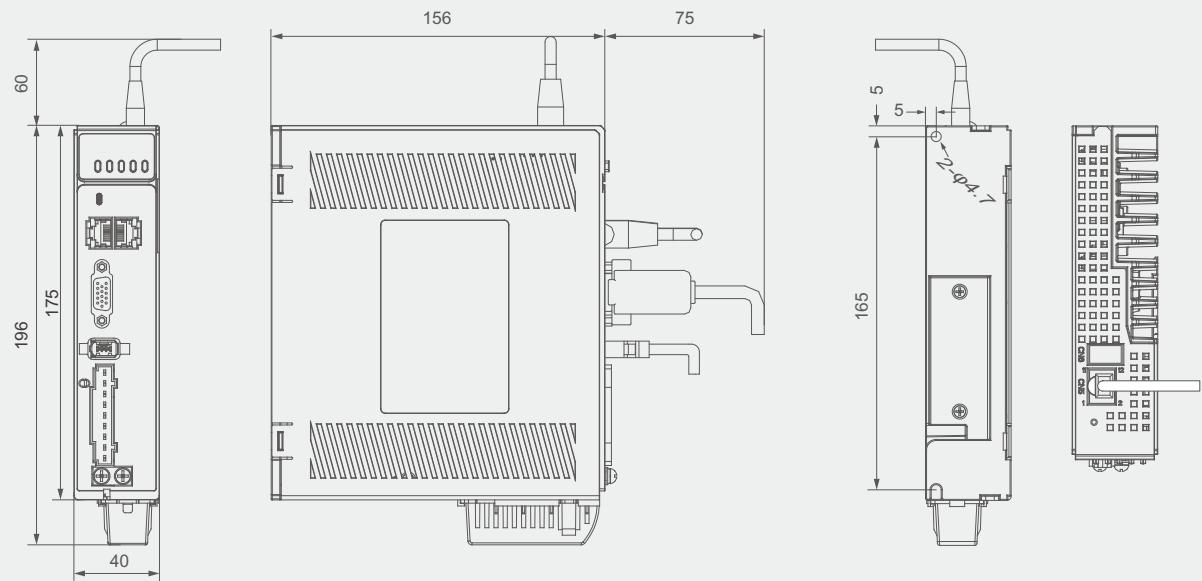


■ 4.5A/6A/8A



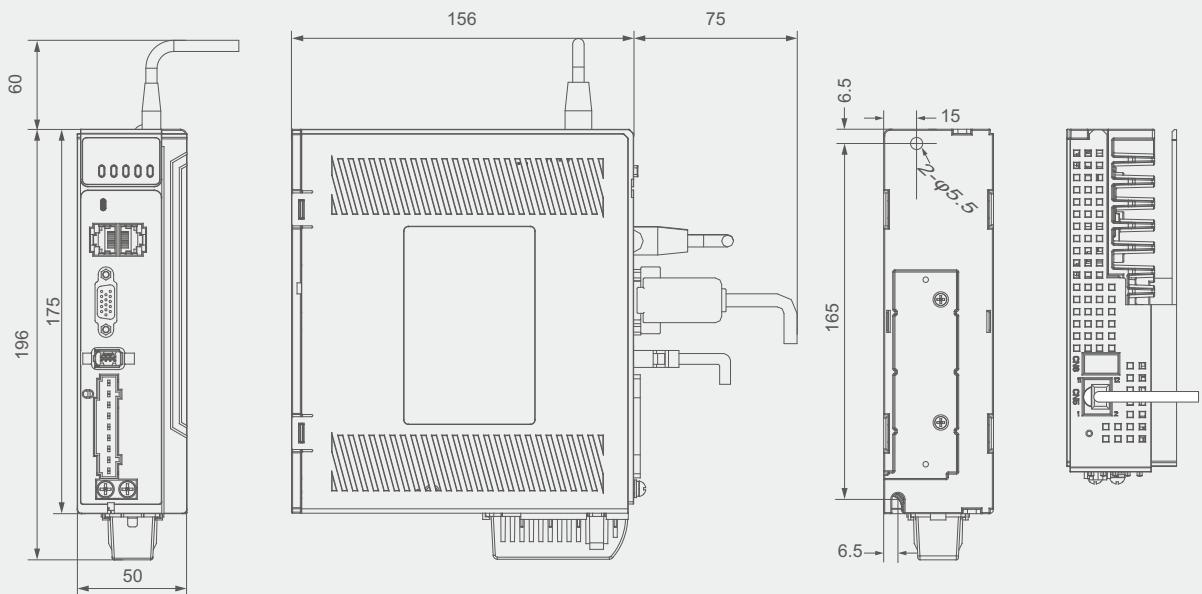
## L6N-S系列

■ 100W/400W(AC 220V)



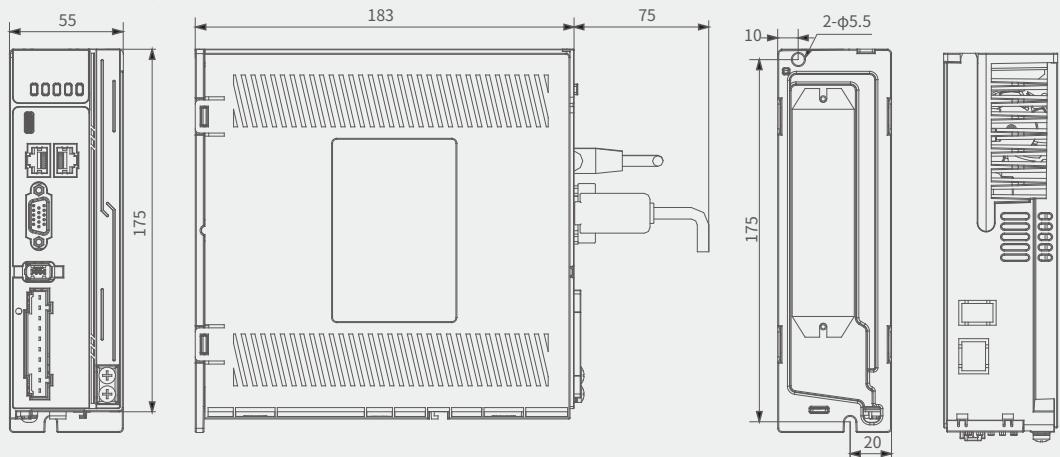
(单位:mm)

■ 750W/1000W(AC 220V)



■ 1.5kW(AC 220V)

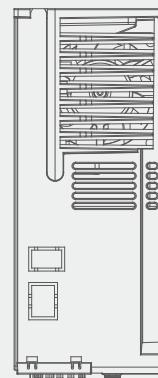
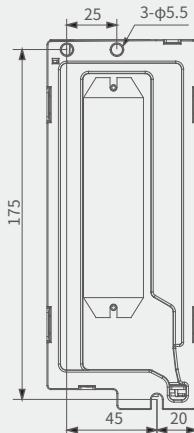
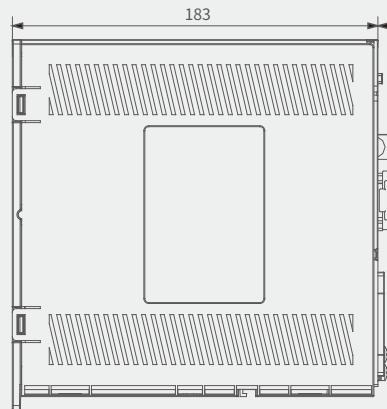
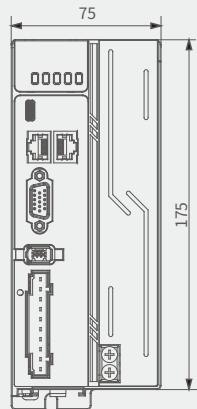
1kW/1.5kW/2kW(AC 380V)



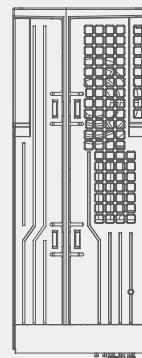
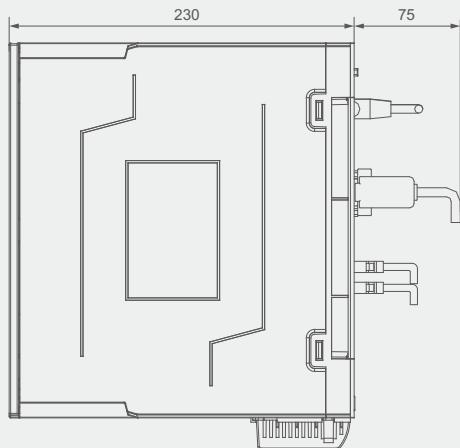
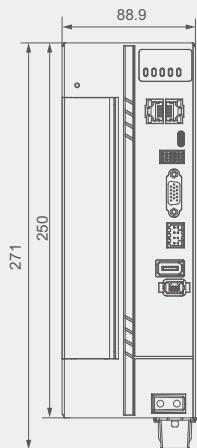
## L6N-S系列

■ 2kW (AC 220V)  
3kW (AC 380V)

(单位:mm)

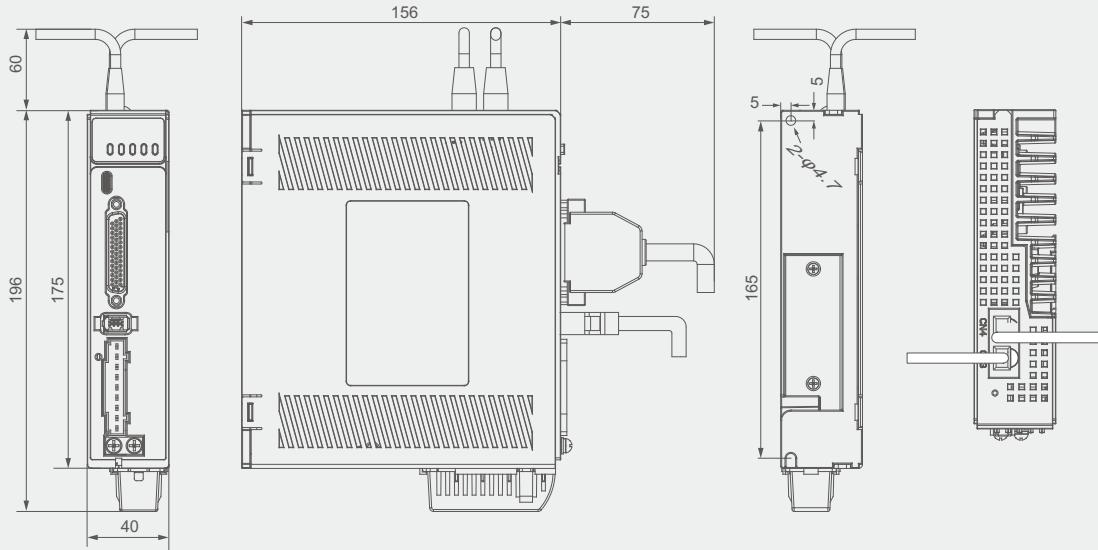


■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)



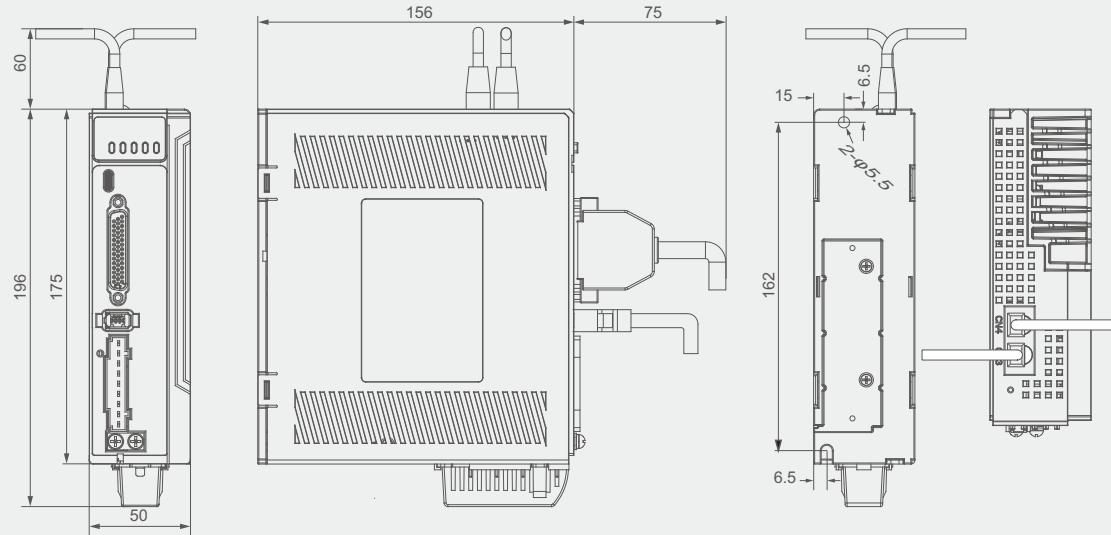
## L6P-S系列

■ 100W/400W(AC 220V)



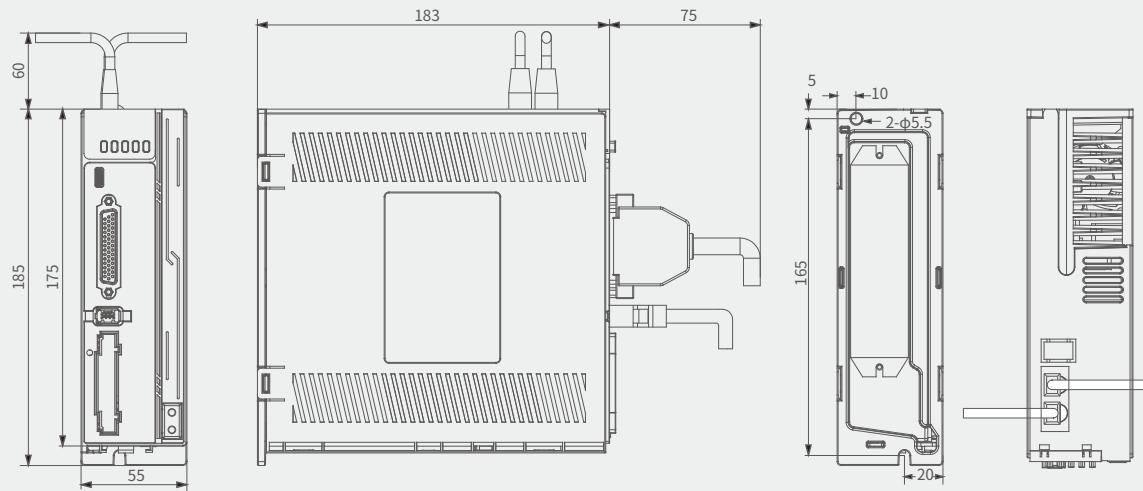
(单位:mm)

■ 750W/1000W(AC 220V)



■ 1.5kW(AC 220V)

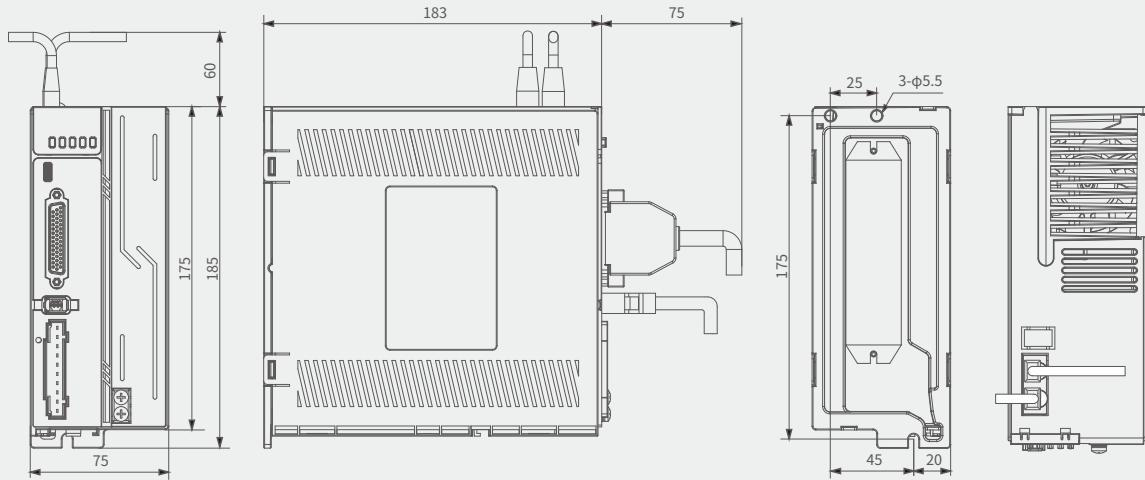
1kW/1.5kW/2kW(AC 380V)



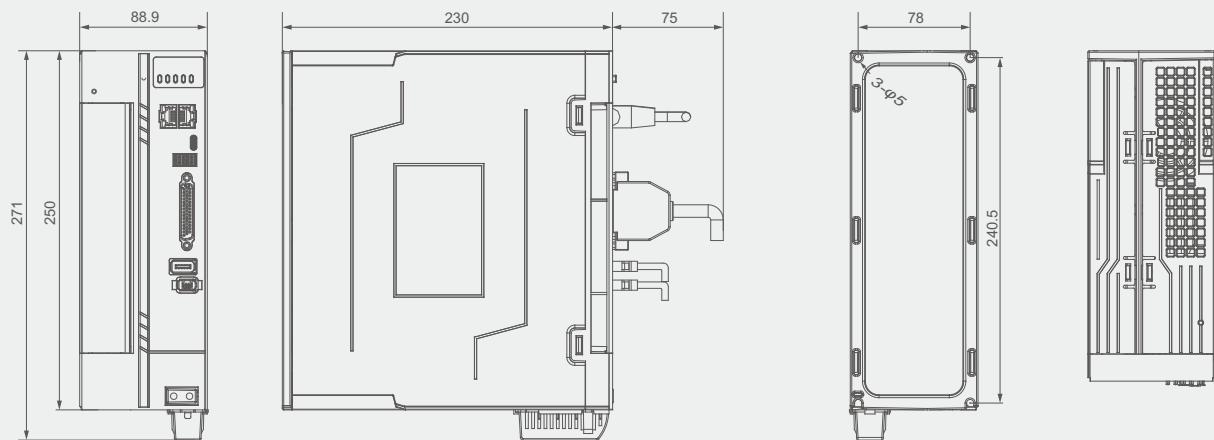
## L6P-S系列

■ 2kW (AC 220V)  
3kW (AC 380V)

(单位:mm)

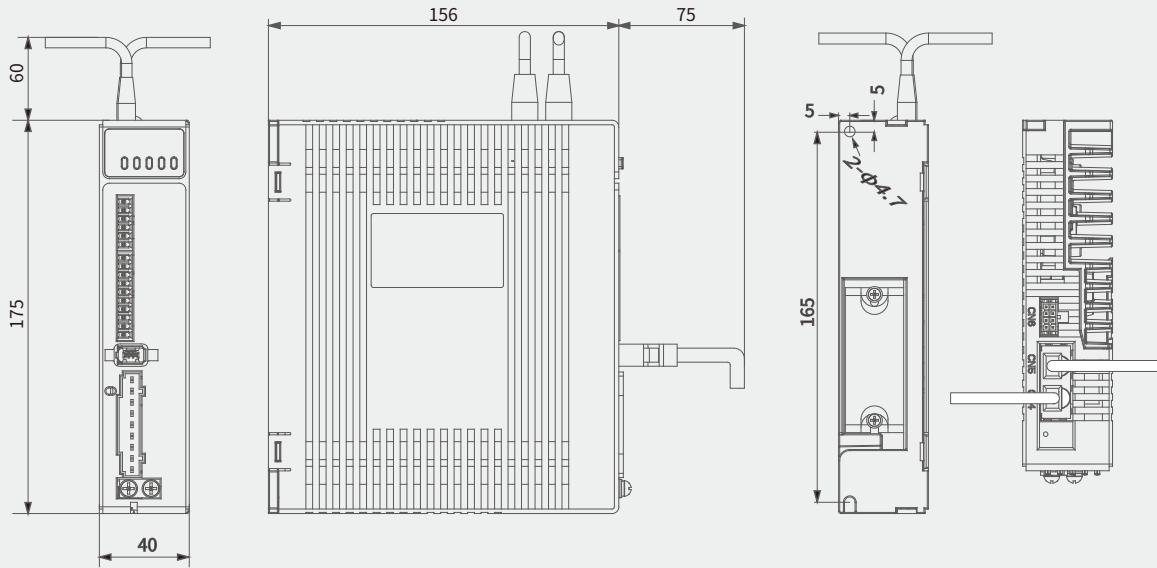


■ 4.4kW/5.5kW/7.5kW(AC 380V)

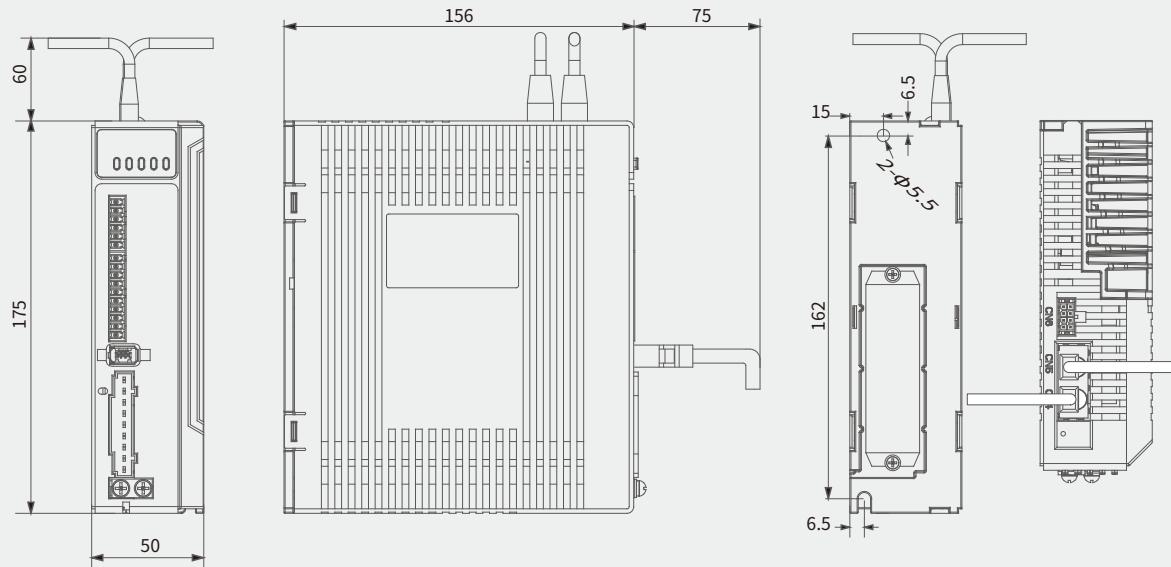


## L6CAN系列

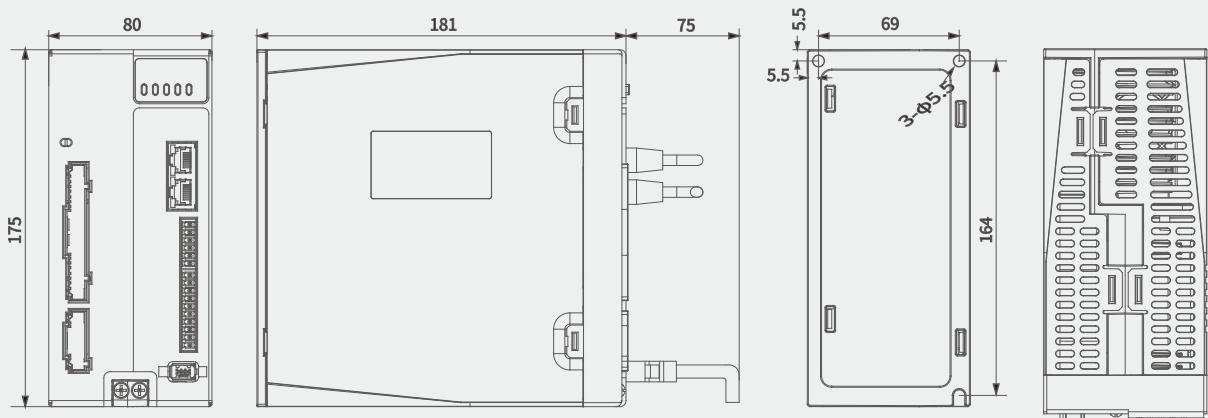
### ■ 100W/400W(AC 220V)



### ■ 750W/1000W(AC 220V)



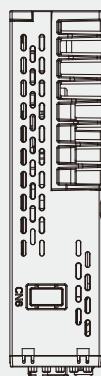
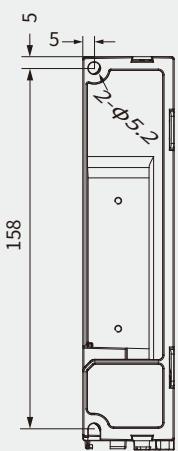
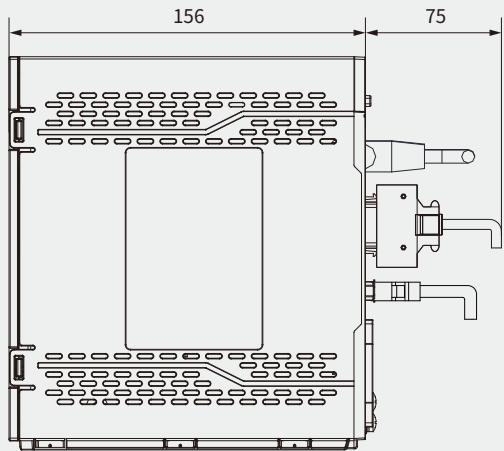
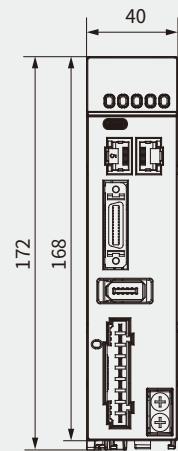
### ■ 1500W/2000W(AC 220V)



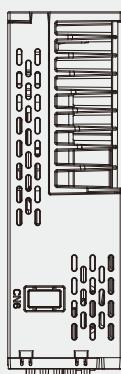
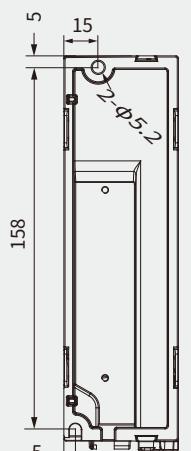
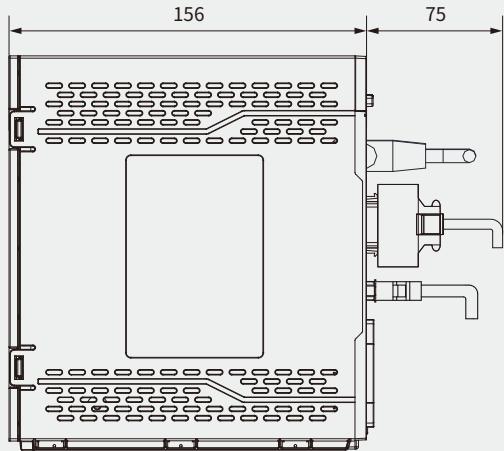
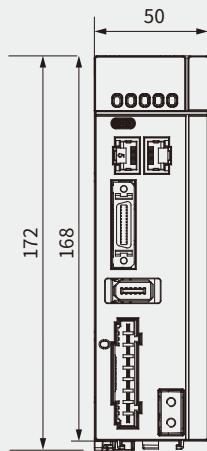
## L6EC-L系列

### ■ 3A (AC 220V)

(单位:mm)

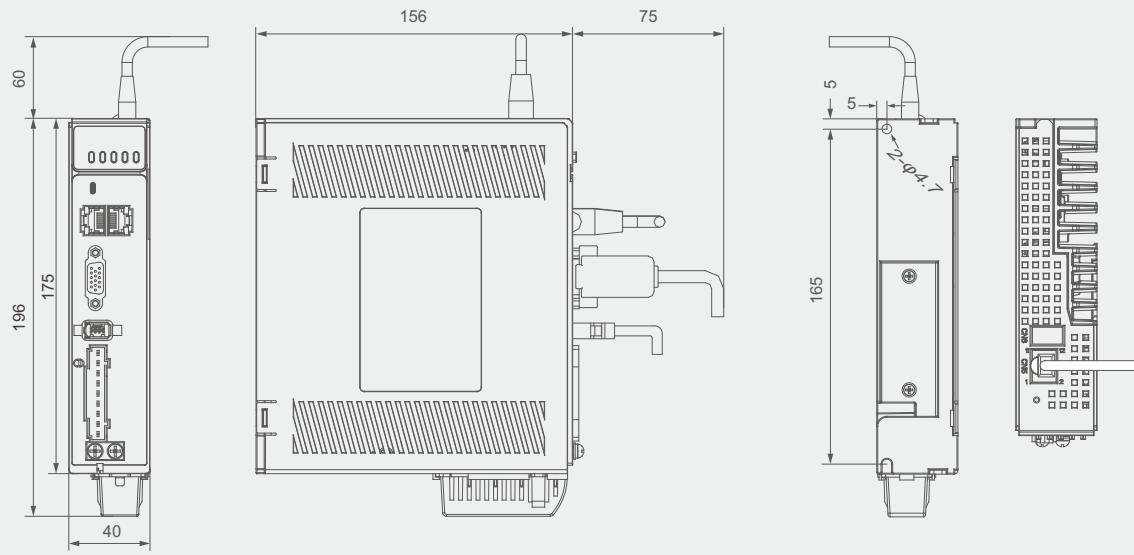


### ■ 4.5A/6A/8A (AC 220V)

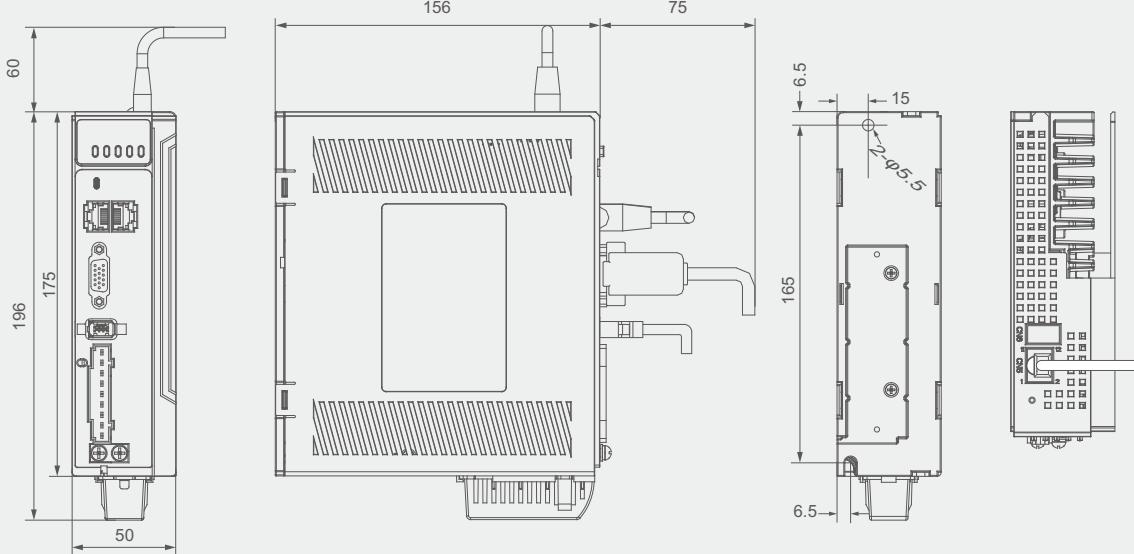


## L5N系列

■ 100W/400W(AC 220V)



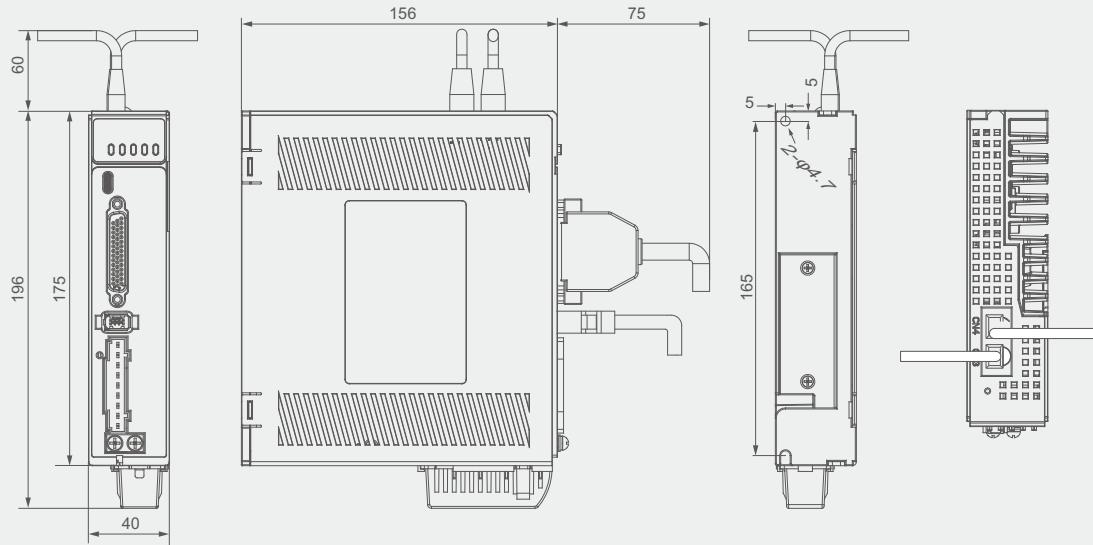
■ 750W/1000W(AC 220V)



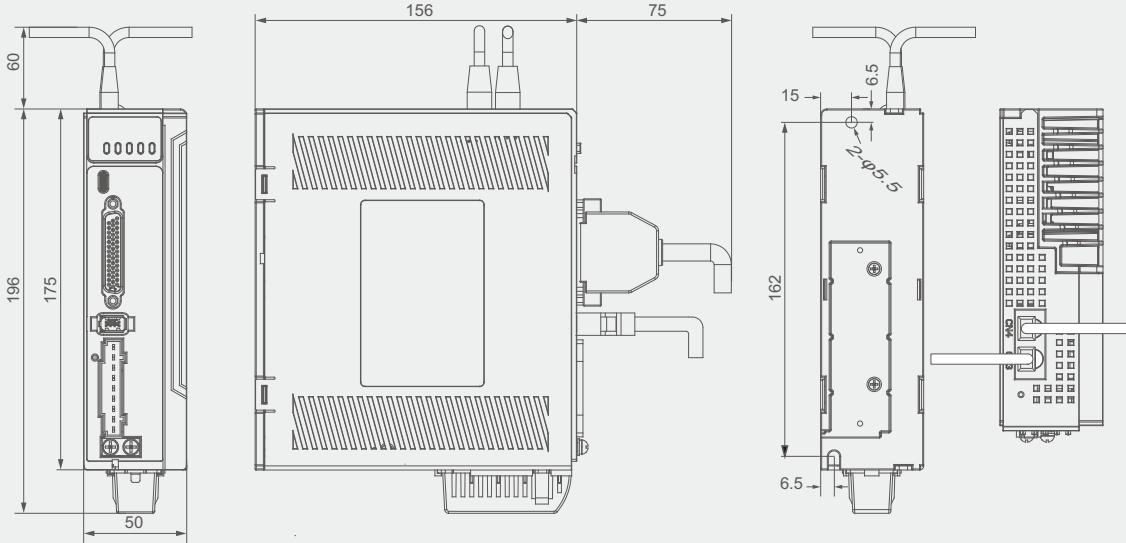
## L5P-S系列

■ 100W/400W(AC 220V)

(单位:mm)



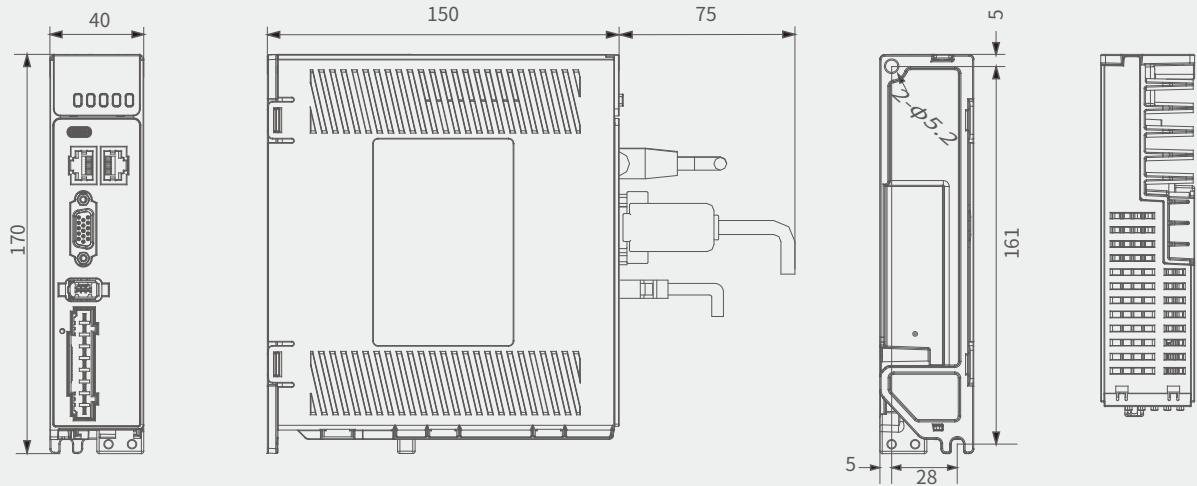
■ 750W/1000W(AC 220V)



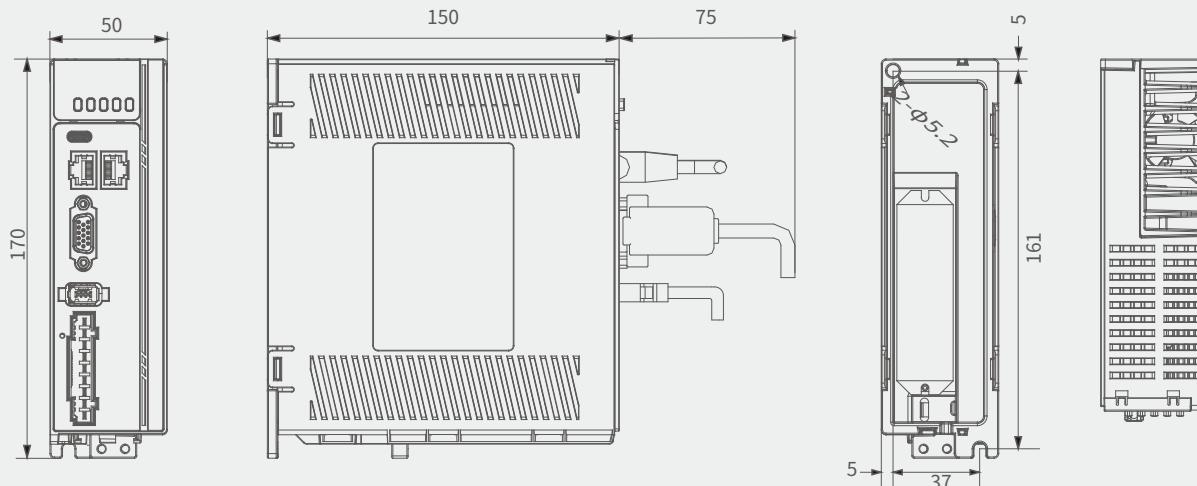
## L3N系列

■ 100W/400W(AC 220V)

(单位:mm)



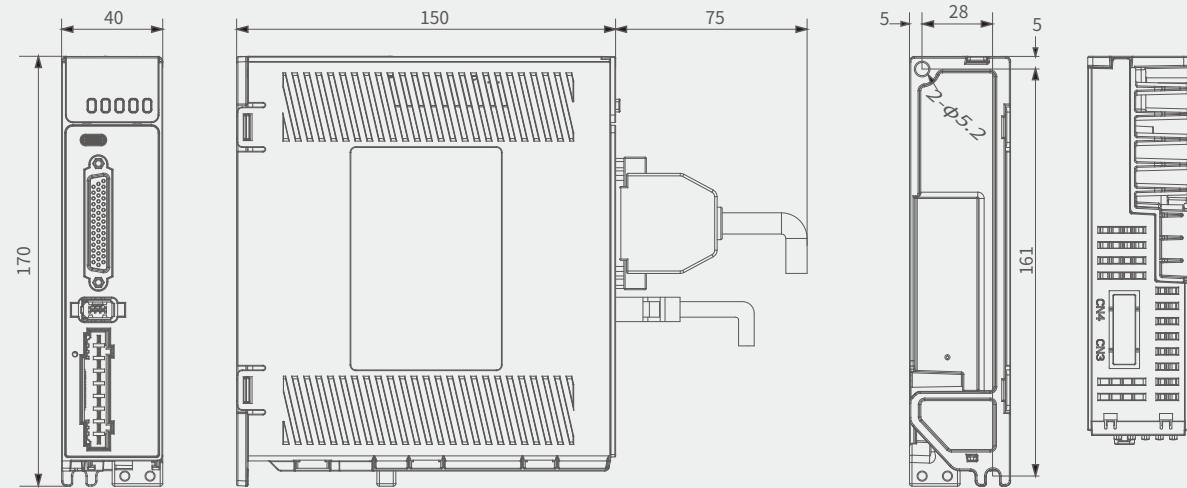
■ 750W/1000W(AC 220V)



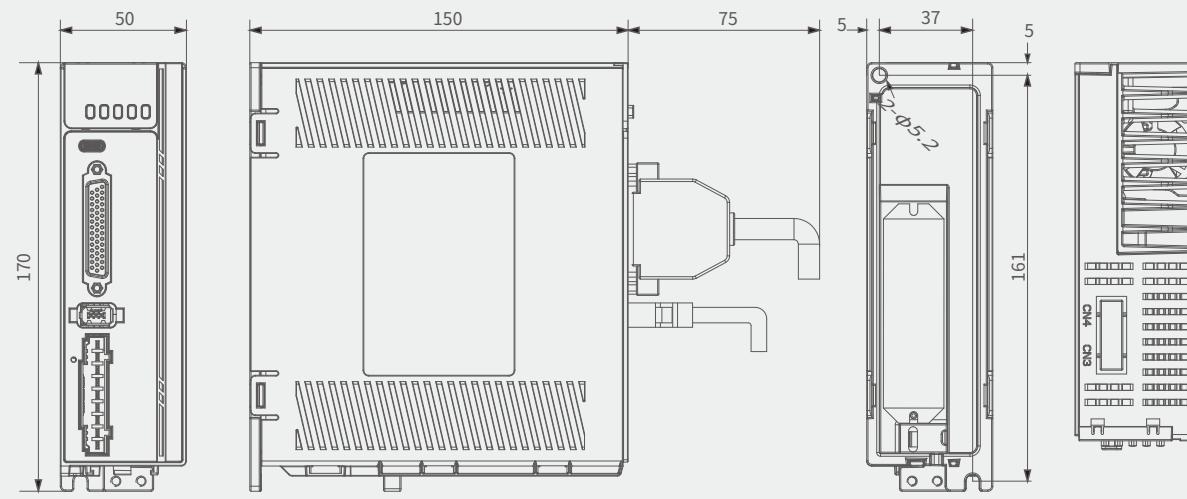
## L3P系列

■ 100W/400W(AC 220V)

(单位:mm)

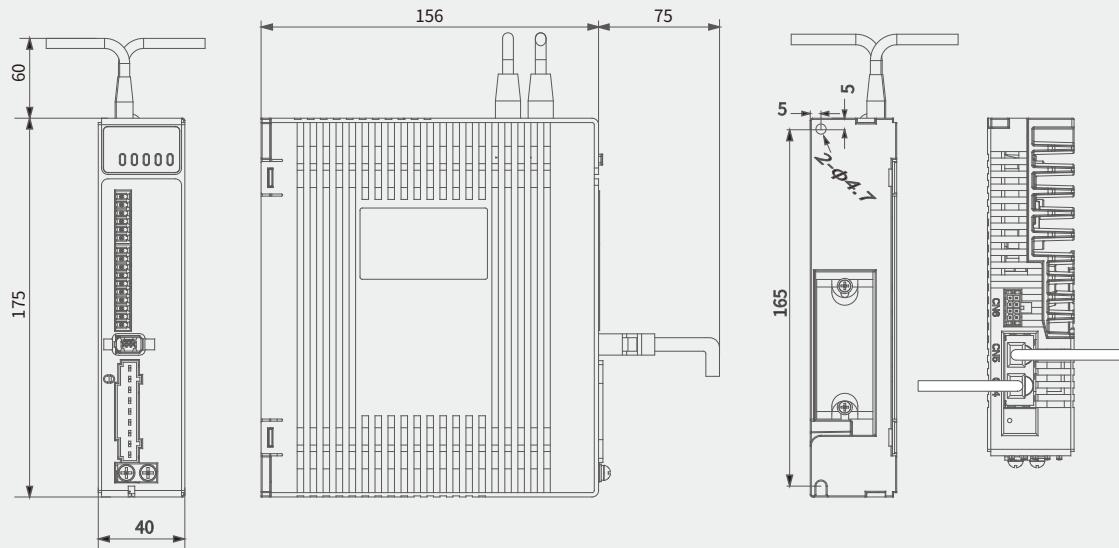


■ 750W/1000W(AC 220V)

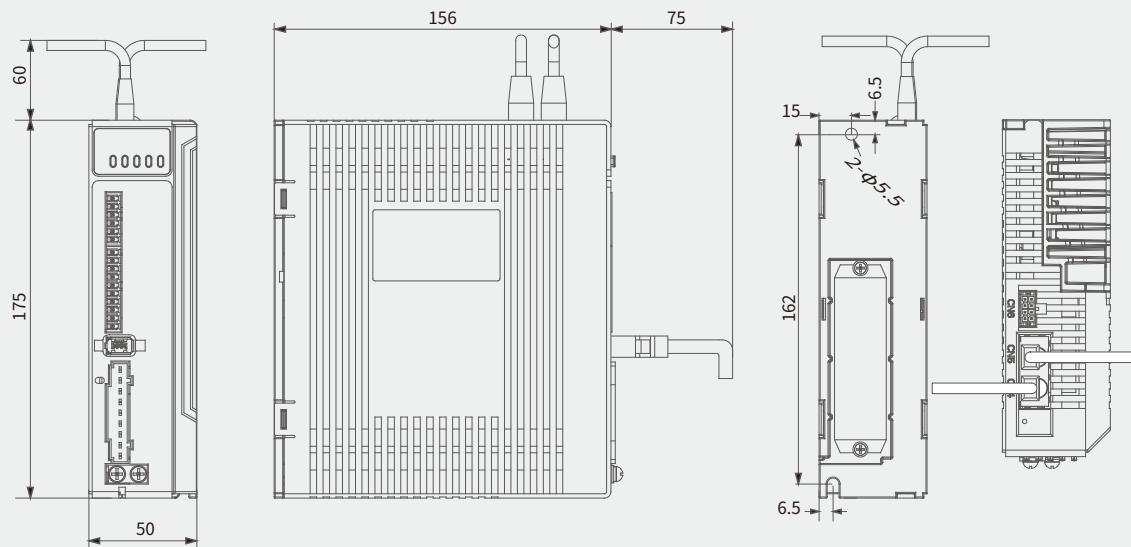


## L3C系列

### ■ 400W(AC 220V)

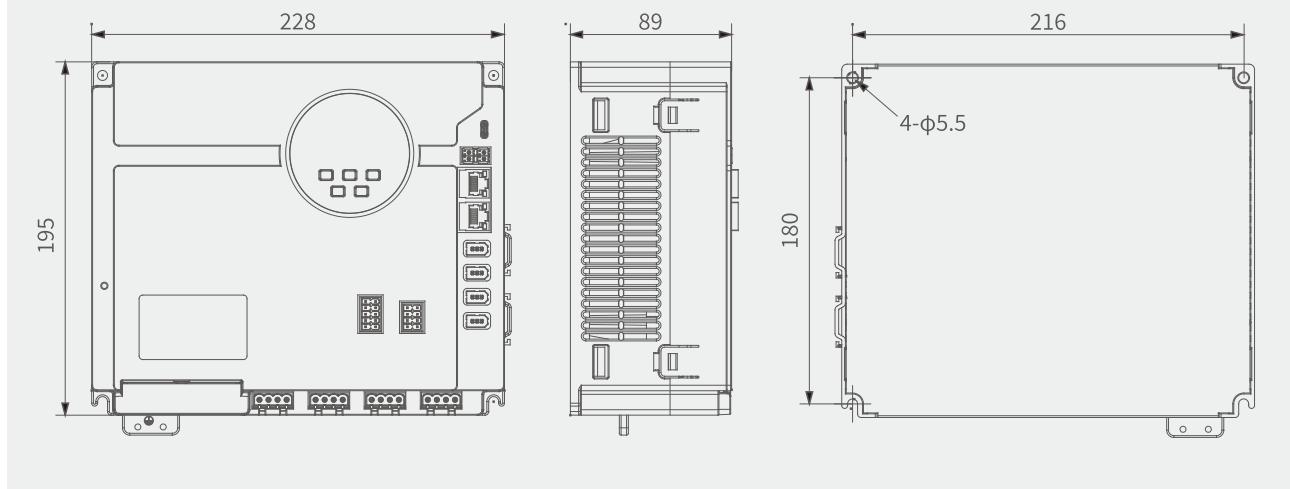


### ■ 750W/1000W(AC 220V)



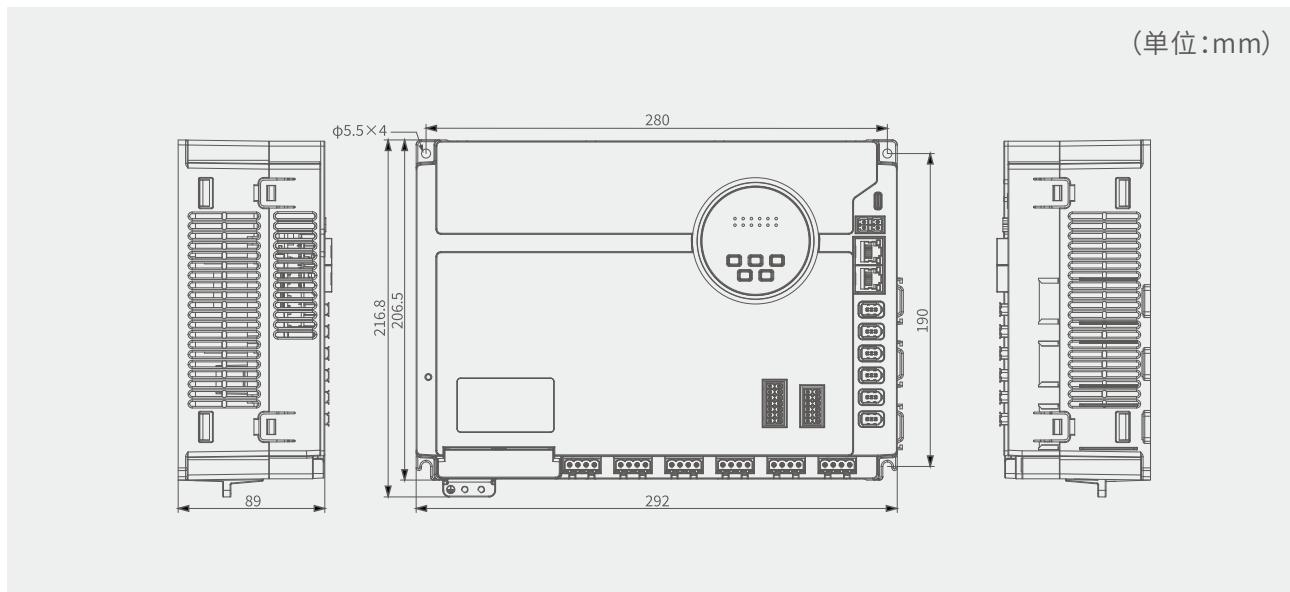
## 4LF7EC系列

(单位:mm)



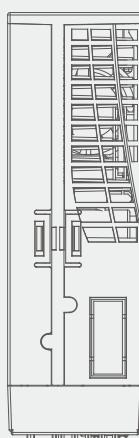
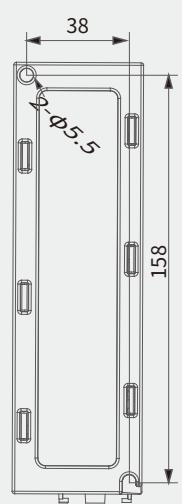
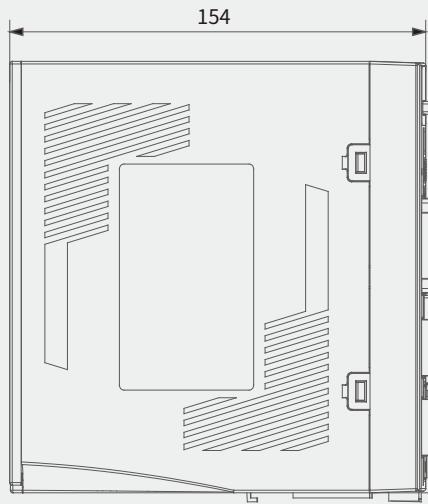
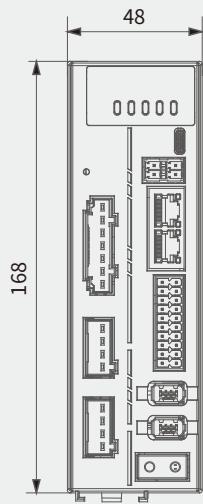
## 6LF7EC系列

(单位:mm)



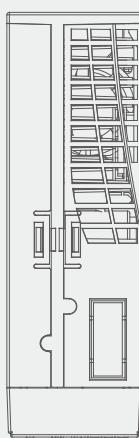
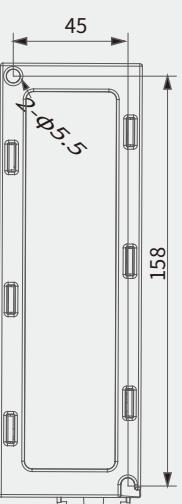
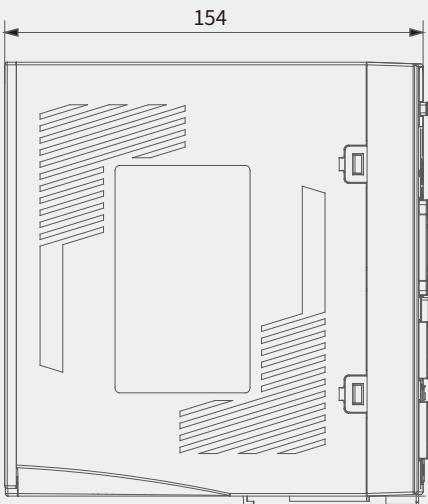
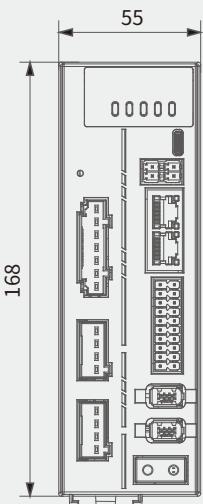
## 2L6EC系列

■ 100W/400W(AC 220V)

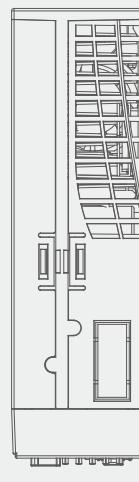
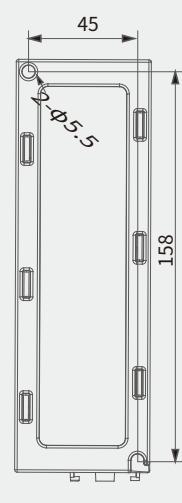
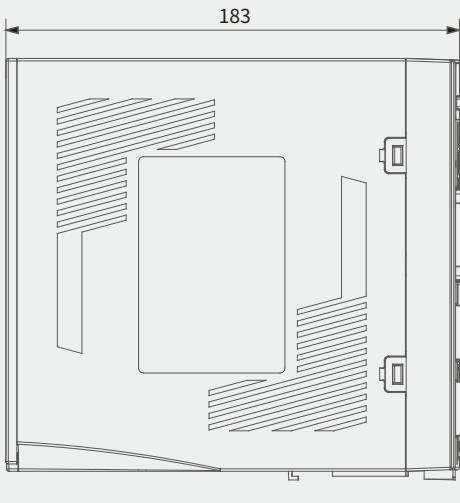
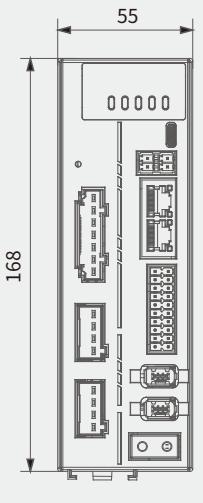


(单位:mm)

■ 750W(AC 220V)



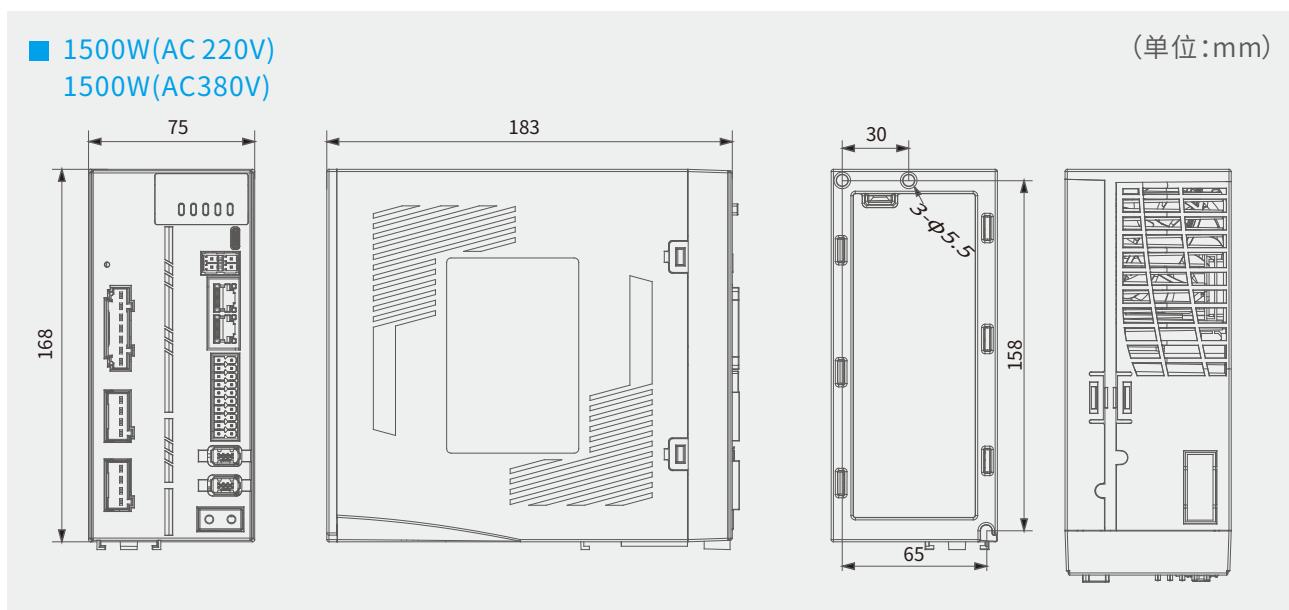
■ 1000W(AC 220V)  
1000W(AC 380V)



## 2L6EC系列

■ 1500W(AC 220V)  
1500W(AC380V)

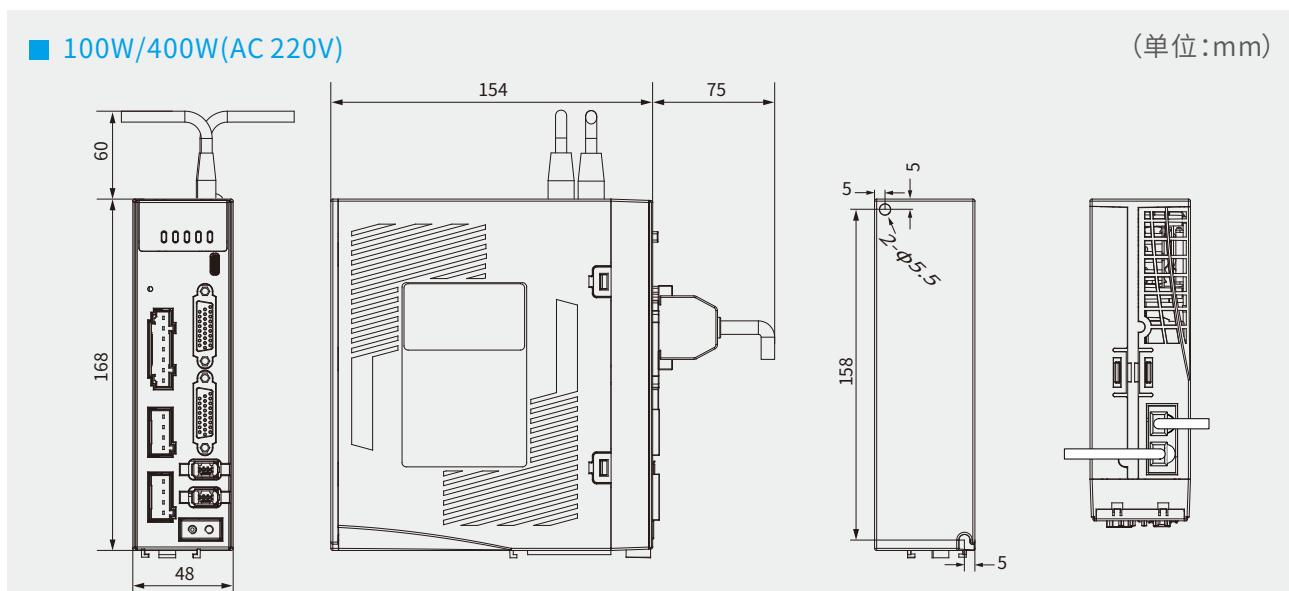
(单位:mm)



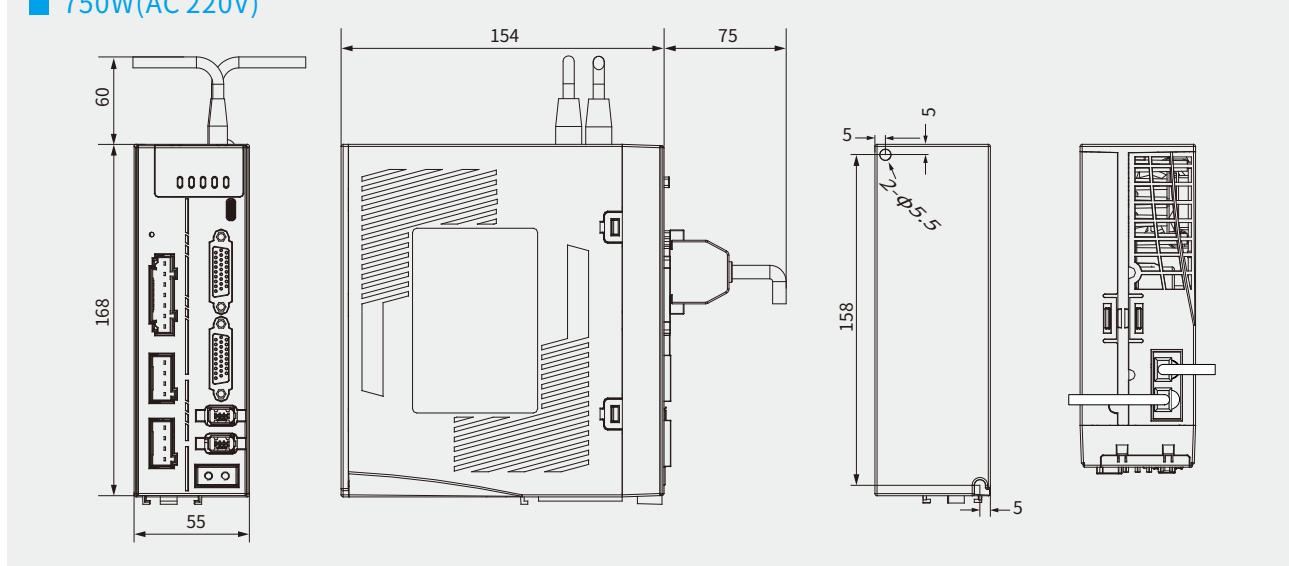
## 2L6P系列

■ 100W/400W(AC 220V)

(单位:mm)



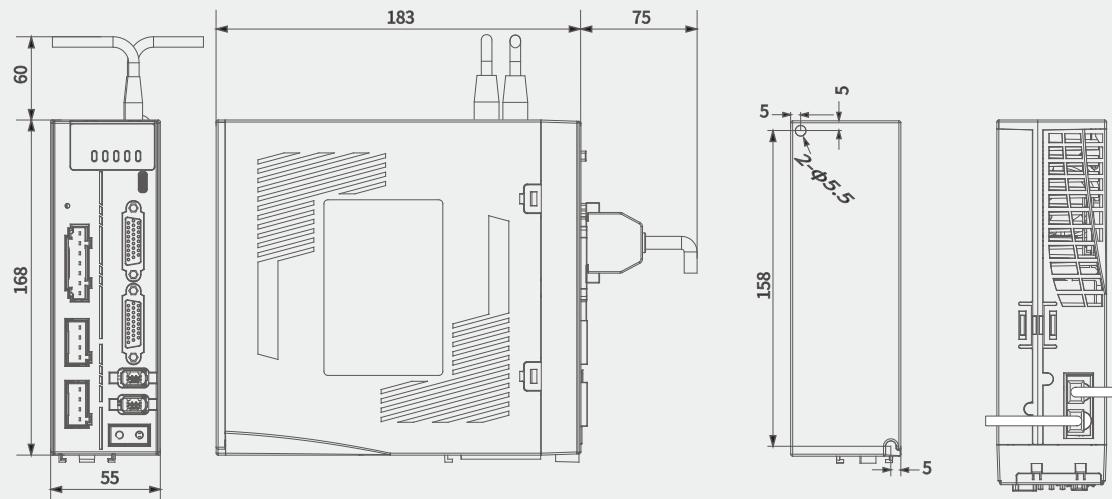
■ 750W(AC 220V)



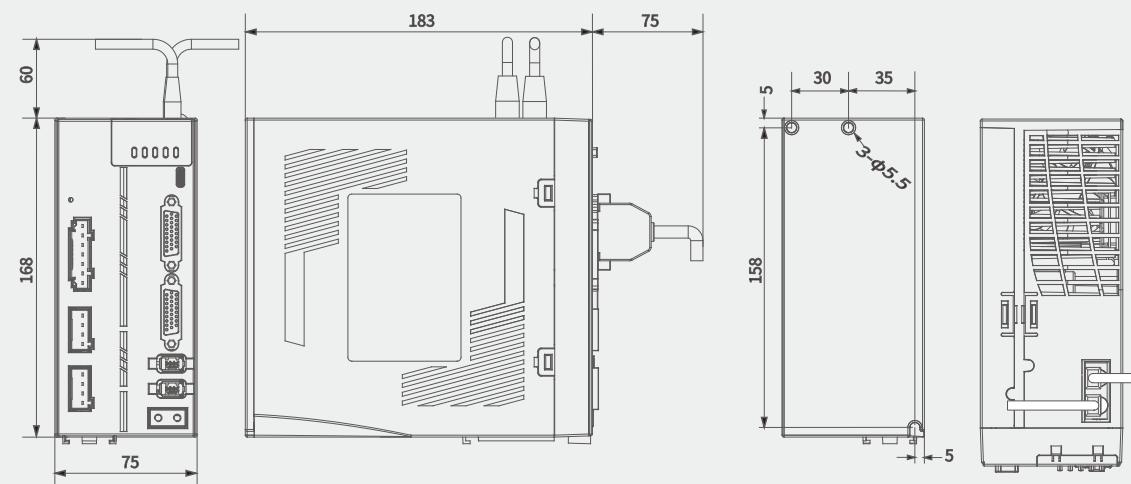
## 2L6P系列

■ 1000W(AC 220V)  
1000W (AC 380V)

(单位:mm)



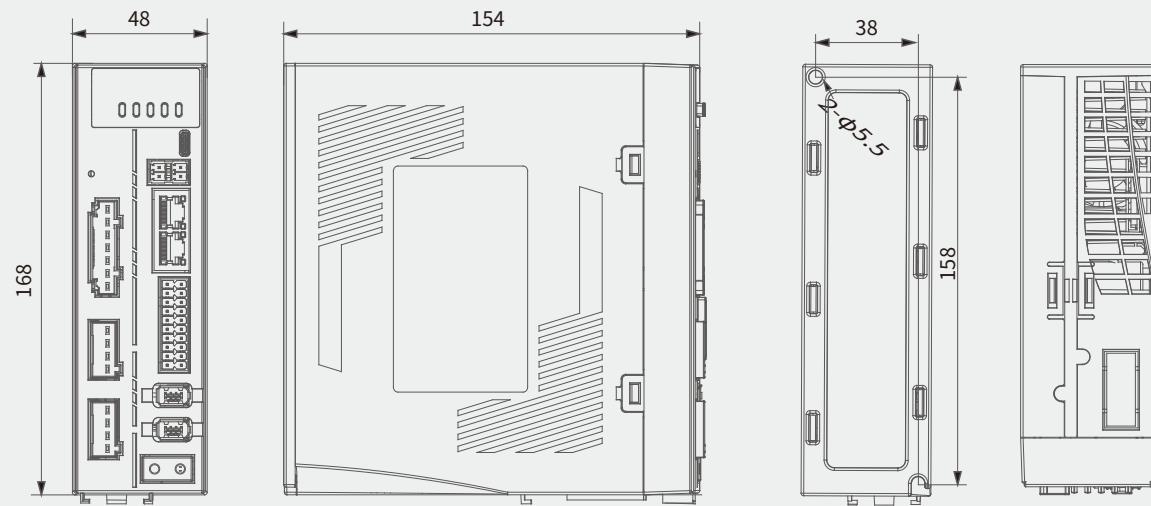
■ 1500W(AC 220V)  
1500W (AC 380V)



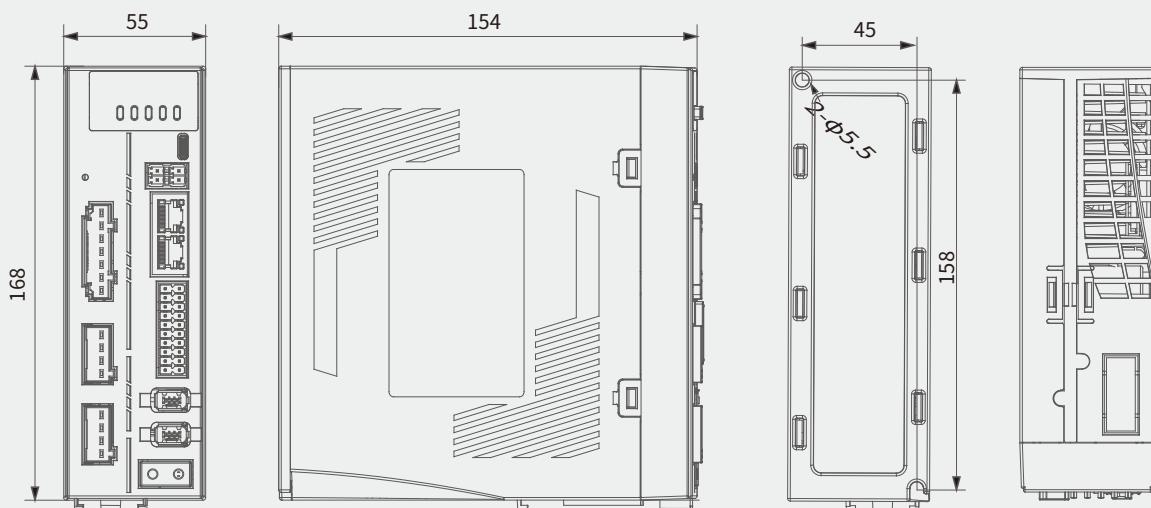
## 2L5EC系列

■ 100W/400W(AC 220V)

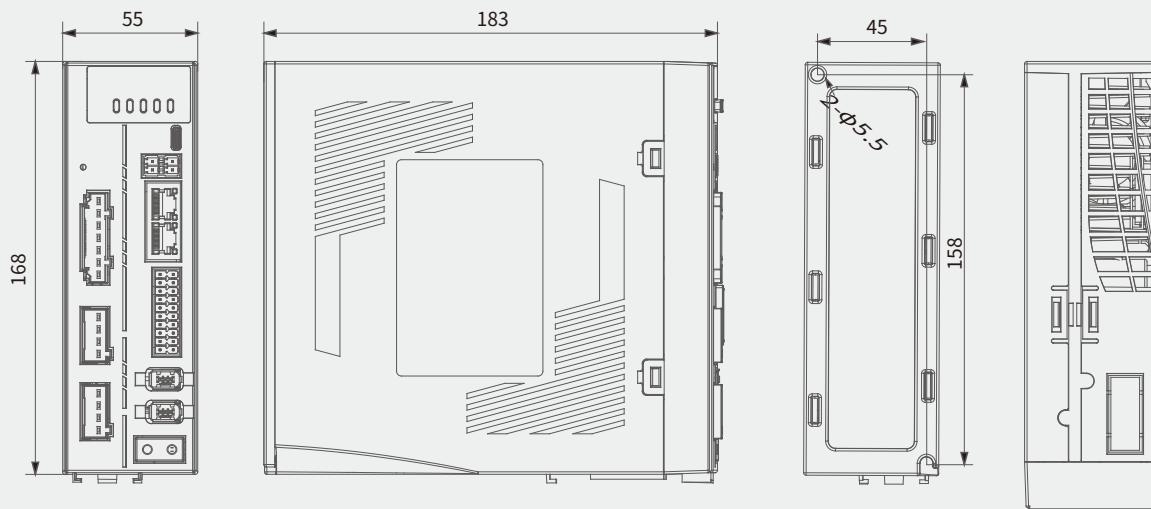
(单位:mm)



■ 750W(AC 220V)



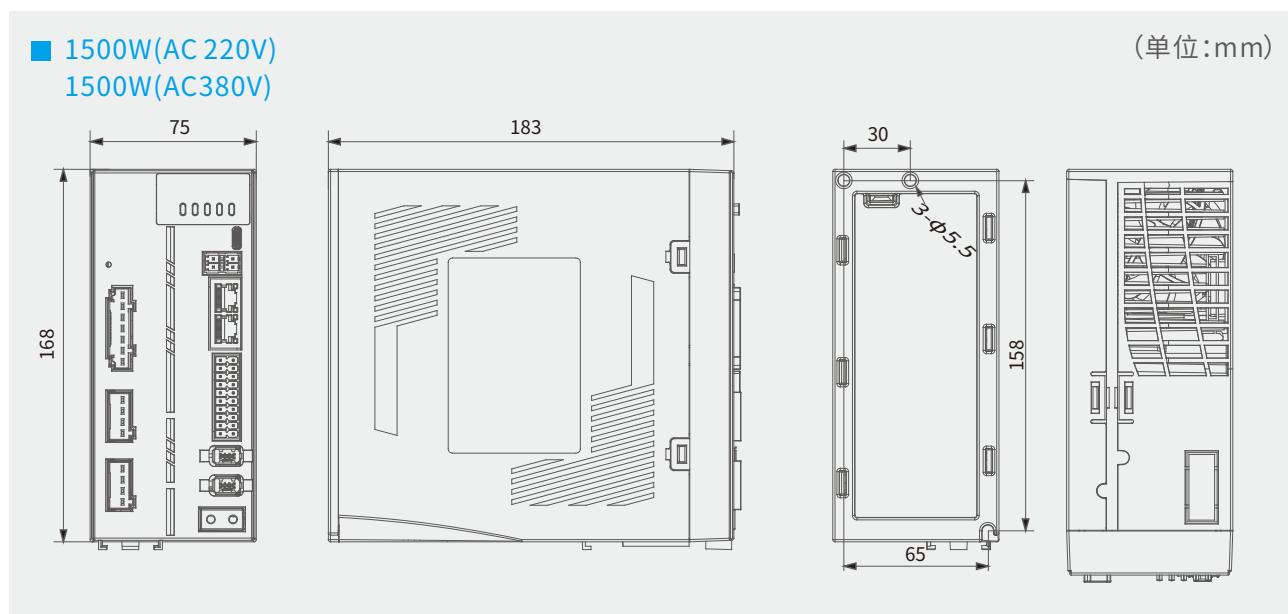
■ 1000W(AC 220V)  
1000W(AC 380V)



## 2L5EC系列

■ 1500W(AC 220V)  
1500W(AC380V)

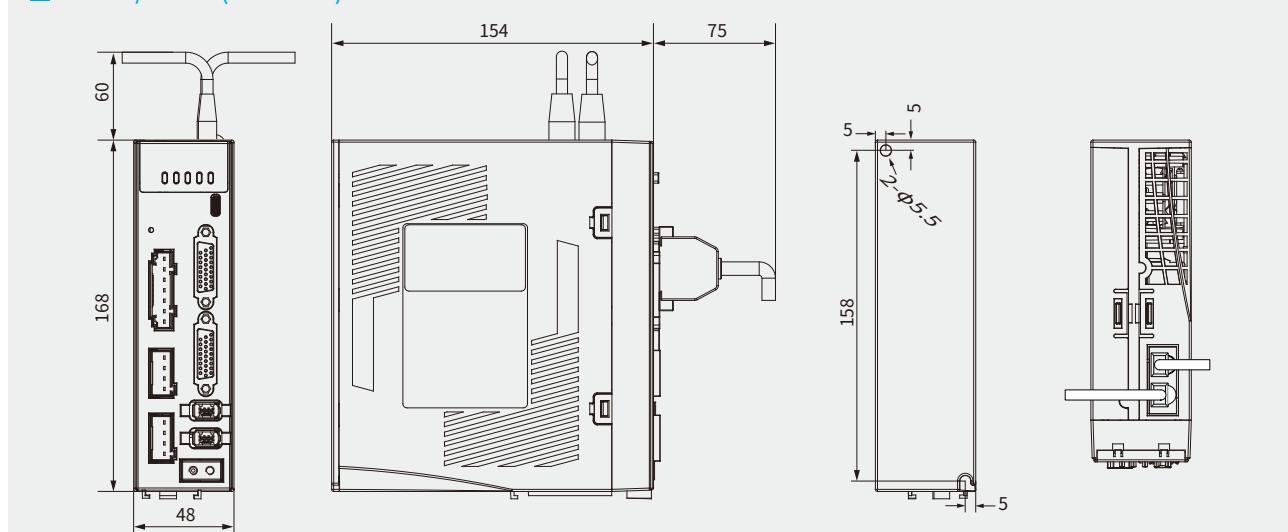
(单位:mm)



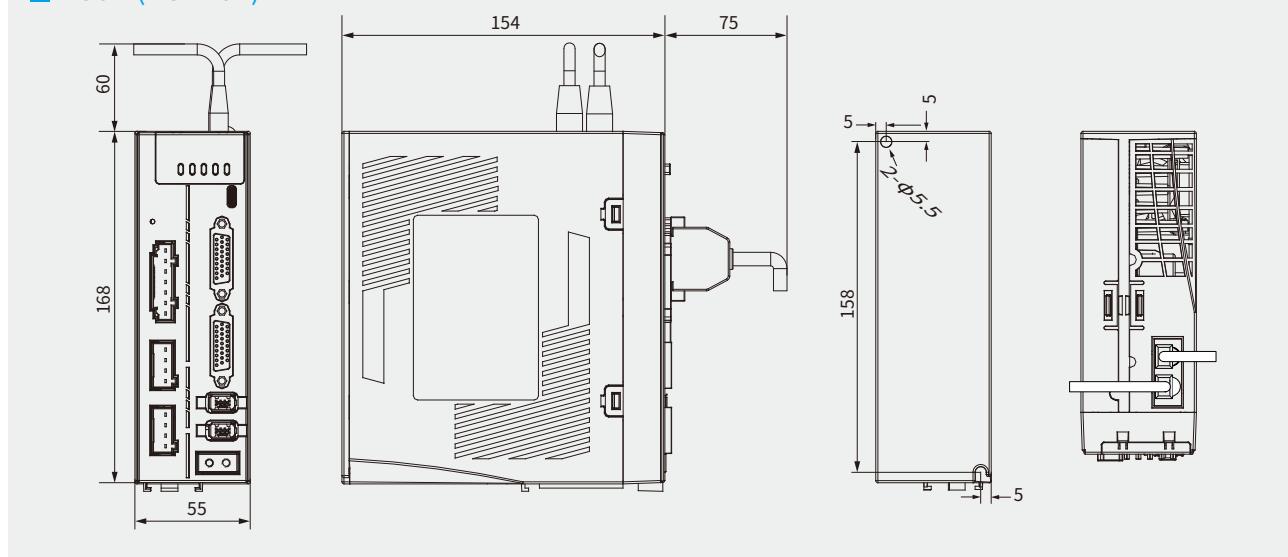
## 2L5P系列

■ 100W/400W(AC 220V)

(单位:mm)



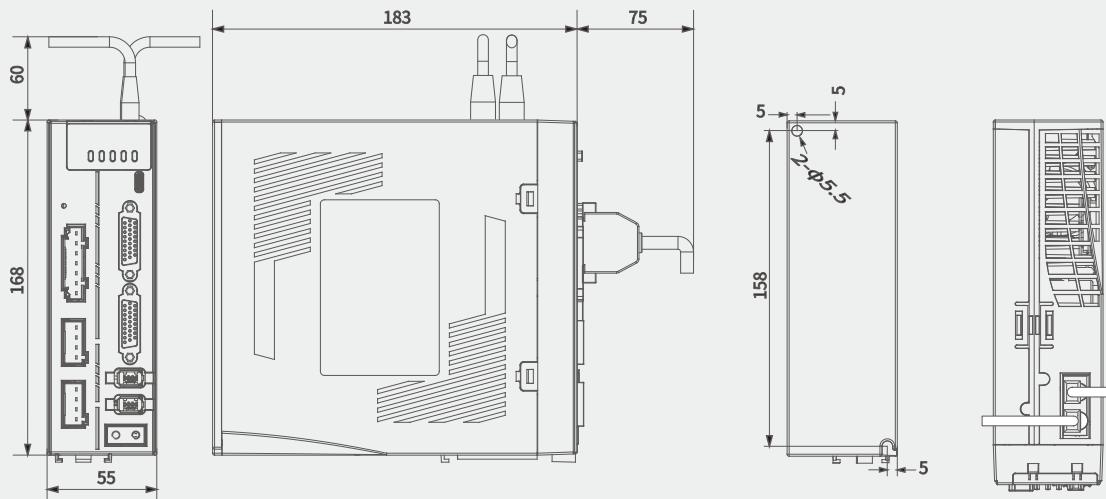
■ 750W(AC 220V)



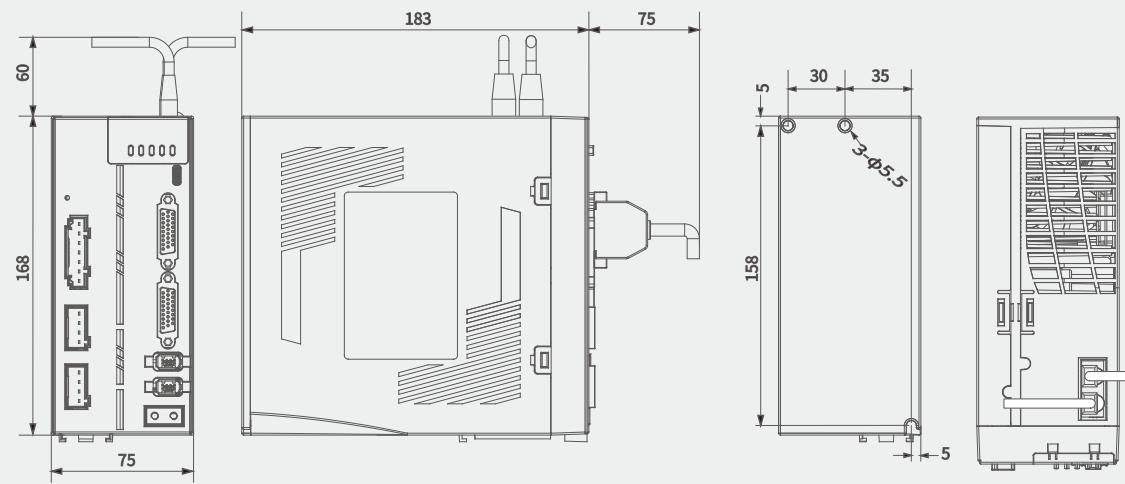
## 2L5P系列

■ 1000W(AC 220V)  
1000W (AC 380V)

(单位:mm)



■ 1500W(AC 220V)  
1500W (AC 380V)



## L8EC系列规格参数

## ■ 单相/三相220V等级伺服驱动器

驱动器型号	L8EC-100F	L8EC-400F	L8EC-750F	L8EC-1000F	L8EC-1500F	L8EC-2000F	
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W	
额定输出电流(Arms)	1.2	2.8	5.5	7.0	9.5	12.0	
最大输出电流(Arms)	4.8	9.3	16.6	21.0	31.1	36.0	
控制回路电源	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz						
主回路电源输入	单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz						
再生 电阻	电阻阻值(Ω)	—	100	100	100	50	
	电阻功率(W)	—	50	50	50	80	
全系列均可外接再生电阻							
冷却方式	自然冷却		风扇冷却				
尺寸H*L*W(mm)	150*150*43		150*160*55		168*183*80		

## ■ 三相380V等级伺服驱动器

驱动器型号	L8EC-1000FT	L8EC-1500FT	L8EC-2000FT	L8EC-3000FT	L8EC-4400FT	L8EC-5500FT	L8EC-7500FT
额定输出功率	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W
额定输出电流(Arms)	3.5	5.4	8.4	12	16.5	20.8	25.7
最大输出电流(Arms)	10.6	14.9	20	24.8	38.9	51.6	63.6
控制回路电源	单相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz						
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz						
再生 电阻	电阻阻值(Ω)	50	50	50	50	35	35
	电阻功率(W)	80	80	80	80	100	100
均内置再生电阻,也支持外接再生电阻							
冷却方式	风扇冷却						
尺寸H*L*W(mm)	168*183*80				250*230*89		

## ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C调试接口,支持仅USB供电更改参数和导入、导出参数。
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出、全功能版支持Z相集电极开路分频输出
模拟量输入	2路模拟量输入(AI1/AI2),输入范围:-10V~+10V,最大允许电压:±12V
模拟量输出	2路模拟量输出(AO1~AO2),输出范围:-10V~+10V(仅全功能版支持)
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	3点(3点双端输出DO1~DO3)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
STO	支持(仅全功能版支持)
第二编码器	支持(仅全功能版支持)
抱闸输出	内置抱闸输出功能,无需外接继电器
通讯接口	支持EtherCAT总线通信(RJ45接口),基于EtherCAT通讯协议

控制模式		
控制模式		●PP 协议位置模式 ●CSP循环同步位置模式 ●PV 协议速度模式 ●CSV循环同步速度模式 ●PT 协议转矩模式 ●CST循环同步转矩模式 ●HM 原点模式
位置控制	位置指令	● EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定
	转矩限制	参数设置
速度转矩控制模式	速度指令输入、转矩指令输入	● EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定
控制特性		
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制	
反馈方式	总线式编码器:RS485协议	
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整	
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟踪、黑匣子、示波器功能	
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz。	
摆振抑制	抑制末端振动	
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出	
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等	
操作与显示	按键5个, LED 6位带点, 有五段警示LED灯	
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。	
通讯功能	支持USB: 基于Modbus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控	
	L8EC支持EtherCAT总线通讯(RJ45接口), 基于EtherCAT协议, 最大65535轴。	
动态制动	内置动态制动, 有特殊派生型号去掉动态制动	
位置比较输出	支持42点位置比较输出	
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合MS2.0软件读取数据, 以进一步分析	
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍	
输入信号		
基本模式	DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 警报清除(A-CLR)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、回原点切换输入(HOME-SWITCH)、强制报警输入(E-STOP)	
输出信号		
基本模式	DO点数:3点(3点双端输出) 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC)、零速到位检测输出(ZSP)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、回零完成(HOME-OK)、位置比较输出(CMP-OUT)	
使用环境		
温度	使用温度: 0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度: -20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时!	
湿度	90%RH以下(不结露)	
海拔	海拔1000m以下	
振动	小于0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)	

## L8P系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器

驱动器型号	L8P-100F	L8P-400F	L8P-750F	L8P-1000F	L8P-1500F	L8P-2000F
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.8	5.5	7.0	9.5	12.0
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.3	16.6	21.0	31.1	36.0
控制回路电源	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz					
主回路电源输入	单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz					
再生 电阻	电阻阻值(Ω)	—	100	100	50	50
	电阻功率(W)	—	50	50	80	80
全系列均可外接再生电阻						
冷却方式	自然冷却			风扇冷却		
尺寸H*L*W(mm)	150*150*43			150*160*55		168*183*80

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器

驱动器型号	L8P-1000FT	L8P-1500FT	L8P-2000FT	L8P-3000FT	L8P-4400FT	L8P-5500FT	L8P-7500FT
额定输出功率	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	5.4	8.4	12	16.5	20.8	25.7
最大输出电流 (Arms)	10.6	14.9	20	24.8	38.9	51.6	63.6
控制回路电源	单相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz						
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz						
再生 电阻	电阻阻值(Ω)	50	50	50	50	35	35
	电阻功率(W)	80	80	80	80	100	100
均内置再生电阻,也支持外接再生电阻							
冷却方式	风扇冷却						
尺寸H*L*W(mm)	168*183*80				250*230*89		

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
系列	L8P系列
调试口	TYPE-C调试接口,支持仅USB供电更改参数和导出参数。
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出、全功能版支持Z相集电极开路分频输出
模拟量输入	2路模拟量输入(AI1/AI2),输入范围:-10V~+10V,最大允许电压:±12V
模拟量输出	2路模拟量输出(AO1~AO2),输出范围:-10V~+10V(仅全功能版支持)
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	3点(3点双端输出DO1~DO3)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
STO	支持(仅全功能版支持)
第二编码器	支持(仅全功能版支持)
抱闸输出	内置抱闸输出功能,无需外接继电器
通讯接口	支持EtherCAT总线通信(RJ45接口),基于EtherCAT通讯协议

控制模式		
控制模式		●PP 协议位置模式 ●CSP循环同步位置模式 ●PV 协议速度模式 ●CSV循环同步速度模式 ●PT 协议转矩模式 ●CST循环同步转矩模式 ●HM 原点模式
位置控制	位置指令	● EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定
	转矩限制	参数设置
速度转矩控制模式	速度指令输入、转矩指令输入	● EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定
控制特性		
控制方式		IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式		总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数		PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能		一键自整定、单参数整定、超级跟踪、黑匣子、示波器功能
陷波滤波器		抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz。
摆振抑制		抑制末端振动
DI/DO设置		可自由分配数字量输入/输出
报警功能		过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示		按键5个, LED 6位带点, 有五段警示LED灯
调试软件		通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持USB: 基于Modbus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控	
	L8P支持EtherCAT总线通讯(RJ45接口), 基于EtherCAT协议, 最大65535轴	
动态制动		内置动态制动, 有特殊派生型号去掉动态制动
位置比较输出		支持42点位置比较输出
黑匣子功能		支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合MS2.0软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量		小于电机惯量的30倍
输入信号		
基本模式		DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 警报清除(A-CLR)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、回原点切换输入(HOME-SWITCH)、强制报警输入(E-STOP)
输出信号		
基本模式		DO点数:3点(3点双端输出) 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC)、零速箱位检测输出(ZSP)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、回零完成(HOME-OK)、位置比较输出(CMP-OUT)
使用环境		
温度		使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时!
湿度		90%RH以下(不结露)
海拔		海拔1000m以下
振动		小于0.5G(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L8EC-L系列规格参数

驱动器型号	L8EC-L003	L8EC-L4D5	L8EC-L006	L8EC-L008	L8EC-L013						
额定输出电流 (Arms)	3.0	4.5	6	8	13						
最大输出电流 (Arms)	10.5	18.5	21	28	36						
控制回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz										
主回路电源输入	单相/三相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz										
再生电阻	电阻阻值(Ω)	100	100	100	50						
	电阻功率(W)	50	50	50	80						
	再生电阻功能	全系列均内置再生电阻,也支持外接再生电阻									
冷却方式	自然冷却	风扇冷却									
尺寸H*L*W(mm)	150*150*43	150*160*55		168*183*80							
接口配置											
调试口	TYPE-C调试接口,支持仅USB供电更改参数和导出参数										
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出/支持Z相集电极开路分频输出										
模拟量输入	2路模拟量输入(AI1~AI2),输入范围:-10V~+10V,最大允许电压:±12V										
模拟量输出	2路模拟量输出(AO1~AO2),输出范围:-10V~+10V										
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8										
数字量输出	3点双端输出(任意DO可分配为Z相分频输出)										
STO/第二编码器	支持(仅全功能版支持)										
抱闸输出	内置抱闸输出功能,无需外接继电器										
通讯接口	支持EtherCAT总线通信(RJ45接口),基于ModBus通讯协议										
控制模式											
控制模式	● 外部脉冲位置控制 ● JOG控制 ● 全闭环位置控制 ● 速度控制 ● 力矩控制 ● 混合控制:位置力矩/位置速度/速度力矩模式										
	● 500kHz(5V差分输入) ● 4MHz(5V差分输入) ● 200kHz(24V单端输入)										
位置控制	电子齿轮比(分子/分母)	1~8388608/1~8388608									
	转矩限制	参数设置									
		控制特性									
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制										
反馈方式	总线式编码器:RS485协议										
归一化伺服参数	PC调试工具,使用刚性等参数,可快速实现伺服参数调整										
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能										
摆振抑制	抑制末端振动										
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出										
操作与显示	按键5个,LED 6位带点,有五段警示LED灯										
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形										
通讯功能	支持USB:基于Modbus协议(依据USB2.0规格),可连接电脑进行参数设定和状态监控										
动态制动	内置动态制动,有特殊派生型号去掉动态制动										
位置比较输出	支持42点位置比较输出。										
黑匣子功能	支持黑匣子功能,可以捕获预先设定条件前后的数据,配合MS2.0软件读取数据,以进一步分析										
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍										

## L8P-L系列规格参数

驱动器型号	L8P-L003	L8P-L4D5	L8P-L006	L8P-L008	L8P-L013						
额定输出电流 (Arms)	3.0	4.5	6	8	13						
最大输出电流 (Arms)	10.5	18.5	21	28	36						
控制回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz										
主回路电源输入	单相/三相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz										
再生电阻	电阻阻值(Ω)	100	100	100	50						
	电阻功率 (W)	50	50	50	80						
	再生电阻功能	全系列均内置再生电阻, 也支持外接再生电阻									
冷却方式	自然冷却	风扇冷却									
尺寸H*L*W(mm)	150*150*43	150*160*55		168*183*80							
接口配置											
调试口	TYPE-C调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。										
低速脉冲输入	5V差分信号, 0~500kHz/24V单端信号, 0~200kHz										
高速脉冲输入	5V差分信号, 单路最高4MHz, 正交最高8MHz										
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出/支持Z相集电极开路分频输出										
模拟量输入	3路模拟量输入 (AI1~AI3), 输入范围:-10V~+10V, 最大允许电压:±12V										
模拟量输出	2路模拟量输出 (AO1~AO2), 输出范围:-10V~+10V										
数字量输入	10点 (支持共阴和共阳) DI1~DI10										
数字量输出	6点 (2点单端输出DO1~DO4, 4点双端输出DO5~DO6)										
STO/第二编码器	支持 (仅全功能版支持)										
抱闸输出	内置抱闸输出功能, 无需外接继电器										
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口), 基于ModBus通讯协议										
控制模式											
位置控制	控制模式	● 外部脉冲位置控制 ● JOG控制 ● 全闭环位置控制 ● 速度控制 ● 力矩控制 ● 混合控制: 位置力矩/位置速度/速度力矩模式									
	最大输入脉冲频率	● 4MHz(5V差分输入) ● 500kHz(5V差分输入) ● 200kHz(24V单端输入)									
	电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608									
控制特性											
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制										
反馈方式	总线式编码器:RS485协议										
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整										
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能										
摆振抑制	抑制末端振动										
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出										
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形										
通讯功能	支持USB: 基于Modbus协议 (依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控										
	L8P支持RS485总线通讯方式 (RJ45接口), 基于Modbus协议, 最大32轴										
动态制动	内置动态制动, 有特殊派生型号去掉动态制动										
位置比较输出	支持42点位置比较输出										
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合MS2.0软件读取数据, 以进一步分析										
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍										

## L7N-S系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7N-100S	L7N-400S	L7N-750S	L7N-1000S	L7N-1500S	L7N-2000S
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0	9.5	12.0
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0	31.1	36.0
控制回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz					
主回路电源输入	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz				单/三相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	—	—	50	50	50
	电阻功率(W)	—	—	75	75	100
	再生电阻配置	仅750W及以上功率标配内置再生电阻。全系列均可外接再生电阻				
冷却方式	自然冷却		风扇冷却		风扇冷却	
尺寸H*L*W(mm)	168*156*40		168*156*50		168*183*80	

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7N-1000ST	L7N-1500ST	L7N-2000ST	L7N-3000ST	L7N-4400ST	L7N-5500ST	L7N-7500ST
额定输出功率	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7
最大输出电流 (Arms)	10.6	14.0	20.0	30.0	38.9	51.6	63.6
控制回路电源	单相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz						
主回路电源输入	三相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz						
再生电阻	电阻阻值(Ω)	100	100	50	50	35	35
	电阻功率(W)	100	100	100	100	100	100
	再生电阻配置	全系列均可外接再生电阻					
冷却方式	风扇冷却						
尺寸H*L*W(mm)	168*183*55		168*183*80		250*230*89		

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
通讯接口	支持EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等
调试口	TYPE-C调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导入、导出参数
数字量输入	4点(支持共阴和共阳)
数字量输出	3点双端输出(任意DO可分配为Z相输出)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
分频输出	支持A相/B相/Z相差分输出和Z相集电极开路输出
STO	支持
控制模式	
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP: 协议位置模式</li> <li>● CSP: 循环同步位置模式</li> <li>● PV: 协议速度模式</li> <li>● CSV: 循环同步速度模式</li> <li>● PT: 协议转矩模式</li> <li>● CST: 循环同步转矩模式</li> <li>● HM: 原点模式</li> </ul>
控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟踪算法

陷波滤波器	抑制机械共振,支持3组陷波器,50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持TYPE-C:基于Modbus协议,可连接电脑进行参数设定和状态监控
动态制动	内置动态制动,常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中,配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 报警清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、 负向驱动禁止输入(NOT)、 回原点切换输入(HOME-SWITCH)、 强制报警输入(E-STOP)、
输出信号	
基本模式	DO点数:3点 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、 伺服准备输出(SRDY)、 外部制动器解除信号(BRK-OFF)、 定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、 转矩限制中信号输出(TLC)、 零速箱位检测输出(ZSP)、 速度一致输出(V-COIN)、 位置指令有无输出(P-CMD)、 速度限制中输出(V-LIMIT)、 速度指令有无输出(V-CMD)、 伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、 回零完成(HOME-OK) DB制动输出 Z相输出
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结)超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7P系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7P-100	L7P-400	L7P-750	L7P-1000	L7P-1500	L7P-2000		
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W		
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0	9.5	12.0		
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0	31.1	36.0		
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz			
主回路电源输入	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz				单/三相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz			
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无再生电阻	50	50	50	50		
	电阻功率 (W)		75	75	100	100		
冷却方式	自然冷却		风扇冷却					
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50		175*179*80			

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7P-750T	L7P-1000T	L7P-1500T	L7P-2000T	L7P-3000T	L7P-4400T	L7P-5500T	L7P-7500T		
额定输出功率	750W	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W		
额定输出电流 (Arms)	2.7	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7		
最大输出电流 (Arms)	8.6	10.6	14.0	24.8	33.2	38.9	51.6	63.6		
控制回路电源	单相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz									
主回路电源输入	三相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz									
再生电阻	电阻阻值(Ω)	100		50		35				
	电阻功率 (W)	100		100		100				
冷却方式	风扇冷却									
尺寸H*L*W(mm)	175*179*55			175*179*80		250*230*89				
注:L7P-1500/2000驱动器主电源可接单相和三相, 视现场提供电源而定。										

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。
低速脉冲输入	差分输入:最高500kHz 集电极开路;最高200kHz
高速脉冲输入	差分输入:最高4MHz
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出 支持Z相集电极开路分频输出
模拟量输入	2路模拟量输入(电压型)
模拟量输出	1路模拟量输出
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	5点(5点双端输出DO1~DO5)
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口), 基于ModBus通讯协议
控制模式	
控制模式	<input checked="" type="radio"/> 外部脉冲位置控制 <input checked="" type="radio"/> 速度控制 <input checked="" type="radio"/> 力矩控制 <input checked="" type="radio"/> JOG控制 <input checked="" type="radio"/> 混合控制: 位置力矩/位置速度/速度力矩模式 <input checked="" type="radio"/> PR控制
位置控制	● 4MHz(5V差分输入) ● 200kHz(24V单端输入)
	1~8388608/1~8388608
	参数设置

控制特性&功能	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485协议
速度环带宽	3.2kHz
归一化伺服参数	PC调试工具,使用刚性等参数,可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振,支持三组陷波器,50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持USB:基于Modbus协议(依据USB2.0规格),可连接电脑进行参数设定和状态监控
	L7P支持RS485总线通讯方式(RJ45接口),基于Modbus协议,最大32轴
动态制动	内置动态制动,常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	支持黑匣子功能,可以捕获预先设定条件前后的数据,配合MS2.0软件读取数据,以进一步分析
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、转矩限制切换输入)、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速到位输入(ZEROSPD)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPPED)、零速到位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、Z相输出、DB制动输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到2000m;海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过2000m请联系厂家!
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7P大功率规格参数

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7P-11K0T	L7P-15K0T	L7P-18K5T	L7P-22K0T
额定输出功率	11kW	15kW	18.5kW	22kW
额定输出电流 (Arms)	25	32	37	44
最大输出电流 (Arms)	50	64	74	88
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源输入	三相AC 380V~480V, -15%~+10%, 50/60Hz			
再生电阻	内置制动单元, 无内置再生电阻			
冷却方式	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	280*170*180			

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。
低速脉冲输入	差分输入:最高500kHz 集电极开路;最高200kHz
高速脉冲输入	差分输入:最高4MHz
分频输出	支持A相/B相/Z相 差分分频输出 支持Z相集电极开路分频输出
第二编码器	用于全闭环功能
模拟量输入	4路模拟量输入
模拟量输出	2路模拟量输出
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	5点(5点双端输出DO1~DO5)
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口),基于ModBus通讯协议
控制模式	
系列	L7P系列
控制模式	<input checked="" type="radio"/> 外部脉冲位置控制 <input checked="" type="radio"/> 速度控制 <input checked="" type="radio"/> 力矩控制 <input checked="" type="radio"/> JOG控制 <input checked="" type="radio"/> 混合控制:位置力矩/位置速度/速度力矩模式 <input checked="" type="radio"/> PR控制
位置控制	最大输入脉冲频率 <input checked="" type="radio"/> 4MHz(5V差分输入) <input checked="" type="radio"/> 200kHz(24V单端输入)
	电子齿轮比 (分子/分母) 1~8388608/1~8388608
	转矩限制 参数设置

控制特性&功能	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485协议
速度环带宽	2.0kHz
归一化伺服参数	PC调试工具,使用刚性等参数,可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振,支持三组陷波器,50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持USB:基于Modbus协议(依据USB2.0规格),可连接电脑进行参数设定和状态监控
	L7P支持RS485总线通讯方式(RJ45接口),基于Modbus协议,最大32轴
动态制动	无动态制动
龙门功能	支持龙门同步
黑匣子功能	支持黑匣子功能,可以捕获预先设定条件前后的数据,配合MS2.0软件读取数据,以进一步分析
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、转矩限制切换输入)、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速箱位输入(ZEROSPD)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPPED)、零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、Z相输出、DB制动输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~50°C(不冻结)超过40°C请降额使用,每超1°C降额1.5% 储存温度:-20~80°C(无结露)超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	95%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到3000m;海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过3000m请联系厂家!
振动	小于1g(9.8m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7N大功率规格参数

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7N-11K0T	L7N-15K0T	L7N-18K5T	L7N-22K0T
额定输出功率	11kW	15kW	18.5kW	22kW
额定输出电流 (Arms)	25	32	37	44
最大输出电流 (Arms)	50	64	74	88
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源输入	三相AC 380V~480V, -15%~+10%, 50/60Hz			
再生电阻	内置制动单元, 无内置再生电阻			
冷却方式	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	280*170*180			

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。
STO接口	支持 2 路 STO 安全回路
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出 支持Z相集电极开路分频输出
第二编码器	用于全闭环功能
模拟量输入	4路模拟量输入
模拟量输出	2路模拟量输出
数字量输入	8点 (支持共阴和共阳) DI1~DI8
数字量输出	5点 (5点双端输出DO1~DO5, 任意DO可分配为Z相分频输出)
探针输入	2点
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口)
控制模式	
控制模式	● PP: 协议位置模式 ● CSP: 循环同步位置模式 ● PV: 协议速度模式 ● CSP: 循环同步速度模式 ● 协议转矩模式 ● 循环同步转矩模式 ● HM: 原点模式

控制特性&功能	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数	Pc调试工具,使用刚性等参数,可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振,支持三组陷波器,50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持TYPE-C:基于Modbus协议,可连接电脑进行参数设定和状态监控
动态制动	无动态制动
龙门功能	支持龙门同步
黑匣子功能	捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中,配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 警报清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、 负向驱动禁止输入(NOT)、 回原点切换输入(HOME-SWITCH)、 强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:3点 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC)、零速箱位检测输出(ZSP)、 速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、 速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、回零完成(HOME-OK) DB制动输出、Z相输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~50°C(不冻结)超过40°C请降额使用,每超1°C降额1.5% 储存温度:-20~80°C(无结露)超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	95%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到3000m;海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过3000m请联系厂家!
振动	小于1g(9.8m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7PN系列规格参数

### ■ 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7PN-400P	L7PN-750P	L7PN-1000P	L7PN-1500	L7PN-2000
连续输出电流 (Arms)	3.5	5.5	7.0	9.5	12.0
最大输出电流 (Arms)	9.5	16.6	21.0	31.1	36.0
控制回路电源	单相AC 200V~240,+10~-10%,50/60Hz				
主回路电源输入	单/三相AC 200V~240,+10~-10%,50/60Hz				
冷却方式	自然冷却	全系风扇冷却			
再生电阻	无内置再生电阻	内置再生电阻			
尺寸H*L*W(mm)	175*179*55			175*179*80	

### ■ 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7PN-750T3	L7PN-1000T3	L7PN-1500T3	L7PN-2000T3	L7PN-3000T3	L7PN-4400T3	L7PN-5500T3	L7PN-7500T3
连续输出电流 (Arms)	2.7	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7
最大输出电流 (Arms)	8.6	10.6	14.0	24.8	33.2	38.9	51.6	63.6
控制回路电源	三相AC 380V~440,+10~-10%,50/60Hz							
主回路电源输入	单相AC 380V~440,+10~-10%,50/60Hz							
冷却方式	全系风扇冷却							
再生电阻	内置再生电阻							
尺寸H*L*W(mm)	175*179*55		175*179*80		250*230*89			

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	mini USB, 支持上主电后USB连接更改参数和导出参数4点(支持共阴和共阳)
模拟量输入	无模拟量输入功能
数字量输入	6点(支持共阴和共阳)DI1~DI6
数字量输出	3点(3点双端输出DO1~DO3)
通讯方式	支持USB:基于ModBus协议(依据USB2.0规格) 支持Profinet总线协议(RJ45接口)
控制模式	
控制模式	支持Profinet控制
RT/IRT通讯	支持
支持主报文	1/3/111/102/105+DSC功能
电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608
转矩限制	参数设置(或者通过辅助报文750对转矩进行限制)
控制特性及功能	
控制方式	IGBT PWM控制, 正弦波电流驱动方式
编码器反馈	总线式编码器:RS485协议
冷却方式	强制风冷
安装类型	基座安装型

通讯功能	支持USB:基于ModBus协议(依据USB2.0规格) 支持Profinet总线协议
制动电阻	750W及以上内置制动电阻(也可外接)
保护功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
显示及操作	按键5个,LED 5位带点
参数设置	通过操作面板或上位机软件进行参数设置
模拟量输入	不支持
输入信号	
基本模式	DI点数:6点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入(SRV-ON)、警报清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、 强制报警输入(E-STOP) 原点信号(HOME-SWITCH)
输出信号	
基本模式	DO点数:3点(3点双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(S-RDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、 定位完成(INP)、速度到达输出(AT-SPPED)、 零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALM)、 速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、 速度指令有无输出(V-CMD)
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结),超过40°C需降额运行 储存温度:-20~80°C(无结露)超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7EC-L系列规格参数

### ■ 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7EC-L003	L7EC-L4D5	L7EC-L006	L7EC-L008
连续输出电流 (Arms)	3.0	4.5	6.0	8.0
最大输出电流 (Arms)	10.5	18.0	21.0	28.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源	单相AC 200V~240, +10~-10%, 50/60Hz			
冷却方式	自然冷却	风扇冷却		
再生电阻	无内置再生电阻	内置再生电阻		
尺寸 (H*L*W) mm	175*156*40	175*156*50		

### ■ 驱动器通用规格

接口		
调试口	mini USB, 支持仅USB连接更改参数和导出参数; 基于ModBus协议(依据USB2.0规格)	
脉冲输入	支持5V差分脉冲输入:最高4MHz脉冲输入频率 支持24V单端输入方式:最高1MHz脉冲输入频率	
探针功能	2路探针输入(EXT1+/EXT1-、EXT2+/EXT2-)	
分频脉冲输出	A相、B相、Z相:差分方式分频输出;OCZ:集电极开路分频输出	
数字量输入	6点(支持共阴和共阳)DI1~DI6(DI5/DI6可作为探针输入)	
数字量输出	4点(4点单端输出DO1~DO4)	
STO功能	支持	
通讯方式	支持EtherCAT总线协议(RJ45接口)	
控制模式		
控制模式	<ul style="list-style-type: none"><li>PP:协议位置模式</li><li>PV:协议速度模式</li><li>PT:协议转矩模式</li><li>HM:原点模式</li><li>CSP:循环同步位置模式</li><li>CSV:循环同步速度模式</li><li>CST:循环同步转矩模式</li></ul>	
位置控制	位置指令	EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定;外部脉冲指令给定
	转矩限制	参数设置
速度、转矩控制模式	速度指令输入 转矩指令输入	EtherCAT型伺服指令来源于EtherCAT通讯给定

控制特性及功能	
控制方式	IGBT PWM控制, 正弦波电流驱动方式
编码器反馈	支持ABZ正交脉冲反馈型直线电机
安装类型	基座安装型
通讯功能	RJ45端口:EtherCAT总线通讯
	Mini USB端口:基于ModBus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控等调试功能
再生电阻	内置再生电阻(也可外接)
调试软件	通过MS2调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形曲线运行下的速度、位置误差等波形
保护功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM错误、磁极推定失败、编码器断线等
显示及操作	按键5个, LED 5位带点
参数设置	通过操作面板或上位机软件进行参数设置
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
输入信号	
基本模式	DI点数:6点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号:伺服使能输入(SRV-ON)、警报清除(A-CLR)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、强制报警输入(E-STOP)、原点信号(HOME-SWITCH)等
输出信号	
基本模式	DO点数:4点(4点单端输出) 可分配的输出信号:伺服准备输出(S-RDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、速度到达输出(AT-SPPED)、零速到位检测输出(ZSP)、报警输出(ALM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度指令有无输出(V-CMD)、磁极推定完成输出(CS-CMP)等
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 储存温度:-20~80°C(无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L7-L系列规格参数

### ■ 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L7-L003	L7-L4D5	L7-L006	L7-L008
连续输出电流 (Arms)	3.0	4.5	6.0	8.0
最大输出电流 (Arms)	10.5	18.0	21.0	28.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源	单相AC 200V~240V, +10~-10%, 50/60Hz			
冷却方式	自然冷却	风扇冷却		
再生电阻	无内置再生电阻	内置再生电阻		
尺寸 (H*L*W) mm	175*156*40	175*156*50		

### ■ 驱动器通用规格

接口		
调试口	mini USB, 支持仅USB连接更改参数和导出参数; 基于ModBus协议(依据USB2.0规格)	
脉冲输入	支持5V差分脉冲输入: 最高4MHz脉冲输入频率 支持24V单端输入方式: 最高1MHz脉冲输入频率	
探针功能	2路探针输入(EXT1+/EXT1-, EXT2+/EXT2-)	
分频脉冲输出	A相、B相、Z相: 差分方式分频输出; OCZ: 集电极开路分频输出	
数字量输入	6点(支持共阴和共阳)DI1~DI6(DI5/DI6可作为探针输入)	
数字量输出	4点(4点单端输出DO1~DO4)	
STO功能	支持	
控制模式		
控制模式	● 外部脉冲位置控制	
位置控制	位置指令	外部脉冲指令给定
	转矩限制	参数设置

控制特性及功能	
控制方式	IGBT PWM控制, 正弦波电流驱动方式
编码器反馈	支持ABZ正交脉冲反馈型直线电机
安装类型	基座安装型
通讯功能	Mini USB端口: 基于ModBus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控等调试功能
再生电阻	内置再生电阻(也可外接)
调试软件	通过MS2调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形曲线运行下的速度、位置误差等波形
保护功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM错误、磁极推定失败、编码器断线等
显示及操作	按键5个, LED 5位带点
参数设置	通过操作面板或上位机软件进行参数设置
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
输入信号	
基本模式	DI点数:6点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号:伺服使能输入(SRV-ON)、警报清除(A-CLR)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、强制报警输入(E-STOP)、原点信号(HOME-SWITCH)等
输出信号	
基本模式	DO点数:4点(4点单端输出) 可分配的输出信号:伺服准备输出(S-RDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、速度到达输出(AT-SPPED)、零速到位检测输出(ZSP)、报警输出(ALM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度指令有无输出(V-CMD)、磁极推定完成输出(CS-CMP)等
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 储存温度:-20~80°C(无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz (非连续运行)

## L6N-S系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6N-100S	L6N-400S	L6N-750S	L6N-1000S	L6N-1500S	L6N-2000S
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0	9.5	12
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0	31.1	36.0
控制回路电源	母线取电, 共用主回路功率电源输入和整流					
主回路电源输入	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz				单/三相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	—	—	50	50	40
	电阻功率(W)	—	—	75	75	100
再生电阻配置 仅750W及以上功率段驱动器标配内置再生电阻。全系列均可外接再生电阻						
冷却方式	自然冷却		风扇冷却		风扇冷却	风扇冷却
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50		175*183*55	175*183*75

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6N-1000ST	L6N-1500ST	L6N-2000ST	L6N-3000ST	L6N-4400T	L6N-5500T	L6N-7500T			
额定输出功率	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W			
额定输出电流 (Arms)	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7			
最大输出电流 (Arms)	10.6	14.0	24.8	33.2	38.9	51.6	63.6			
控制回路电源	母线取电, 共用主回路功率电源输入和整流			单相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz						
主回路电源输入	三相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz									
再生电阻	电阻阻值(Ω)	80			35	35	35			
	电阻功率(W)	80			100	100	100			
再生电阻配置 全系列均可外接再生电阻										
冷却方式	风扇冷却									
尺寸H*L*W(mm)	175*183*55		175*183*75		250*230*89					

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
通讯接口	支持EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等
数字量输入	4点(支持共阴和共阳)
数字量输出	3点双端输出(任意DO可分配为Z相分频输出)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
分频输出	仅L6N-FS版本支持(A相/B相/Z相差分输出和Z相集电极开路输出)
STO	仅L6N-FS版本支持
控制模式	
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP: 协议位置模式</li> <li>● CSP: 循环同步位置模式</li> <li>● PV: 协议速度模式</li> <li>● CSV: 循环同步速度模式</li> <li>● PT: 协议转矩模式</li> <li>● CST: 循环同步转矩模式</li> <li>● HM: 原点模式</li> </ul>
控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟踪算法
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持3组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出

探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持TYPE-C:基于Modbus协议,可连接电脑进行参数设定和状态监控
动态制动	内置动态制动,常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中,配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 报警清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、 负向驱动禁止输入(NOT)、 回原点切换输入(HOME-SWITCH)、 强制报警输入(E-STOP)、
输出信号	
基本模式	DO点数:3点 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、 伺服准备输出(SRDY)、 外部制动器解除信号(BRK-OFF)、 定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、 转矩限制中信号输出(TLC)、 零速箱位检测输出(ZSP)、 速度一致输出(V-COIN)、 位置指令有无输出(P-CMD)、 速度限制中输出(V-LIMIT)、 速度指令有无输出(V-CMD)、 伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、 回零完成(HOME-OK) DB制动输出 Z相输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C (不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C (无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L6P-S系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6P-100S	L6P-400S	L6P-750S	L6P-1000S	L6P-1500S	L6P-2000S	
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W	
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0	9.5	12	
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0	31.1	36.0	
控制回路电源	母线取电,共用功率电源输入和整流						
主回路电源输入	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz				单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz		
再生电阻	电阻阻值(Ω) 无内置再生电阻	50	50	40	40		
		75	75	100	100		
冷却方式	自然冷却		风扇冷却				
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50		175*183*55	175*183*75	

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6P-1000ST	L6P-1500ST	L6P-2000ST	L6P-3000ST	L6P-4400T	L6P-5500T	L6P-7500T
额定输出功率	1000W	1500W	2000W	3000W	4400W	5500W	7500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7
最大输出电流 (Arms)	10.6	14.0	24.8	33.2	38.9	51.6	63.6
控制回路电源	母线取电,共用主回路功率电源输入和整流				单相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz		
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz						
再生电阻	电阻阻值(Ω)	80			35	35	35
	电阻功率 (W)	80			100	100	100
再生电阻配置		全系列均可外接再生电阻					
冷却方式		风扇冷却					
尺寸H*L*W(mm)	175*183*55			175*183*75	250*230*89		

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。
低速脉冲输入	差分输入:最高500kHz 集电极开路;最高200kHz
高速脉冲输入	差分输入:最高4MHz
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出 支持Z相集电极开路分频输出
模拟量输入	不支持
模拟量输出	不支持
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	5点(5点双端输出DO1~DO5)
STO功能	不支持
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口),基于ModBus通讯协议
控制模式	
控制模式	● 外部脉冲位置控制 ● 速度控制 ● 力矩控制 ● JOG控制 ● 混合控制:位置力矩/位置速度/速度力矩模式
位置控制	最大输入脉冲频率 ● 4MHz(5V差分输入) ● 200kHz(24V单端输入)
	电子齿轮比 (分子/分母) 1~8388608/1~8388608
	转矩限制 参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485协议
速度环带宽	3kHz
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个, LED 5位带点
调试软件	通过MS2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持USB: 基于Modbus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控 L7P支持RS485总线通讯方式(RJ45接口), 基于Modbus协议, 最大32轴
动态制动	内置动态制动, 常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合MS2.0软件读取数据, 以进一步分析
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、转矩限制切换输入、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速轴位输入(ZEROSPD)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPPED)、 零速轴位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、 速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、 正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、Z相输出、DB制动输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到2000m; 海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过2000m请联系厂家
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L6CAN系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6CAN-100	L6CAN-400	L6CAN-750	L6CAN-1000	L6CAN-1500	L6CAN-2000
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W	2000W
额定输出电流 (Arms)	1.6	3.0	5.2	7.5	9.5	11.9
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.2	16.6	18.7	31.1	36.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				单相220VAC -10%~+10%	
主回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz				单/三相220VAC -10%~+10%	
冷却方式	自然冷却		风扇冷却			
再生电阻	无内置再生电阻				内置再生电阻	
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50		175*181*80	

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口						
调试口		RJ45接口 (RS232通讯), 调试线连接PC时无串口请搭配232转USB转接头				
编码器分频输出		无分频输出功能				
数字量输入		4点 (支持共阴和共阳)				
数字量输出		3点 (2点单端输出, 1点双端输出)				
通讯方式		RJ45接口, 支持CANopen总线通讯; 支持RS232通信 (CN4)				
控制模式						
控制模式		<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP: 协议位置模式</li> <li>● PV: 协议速度模式</li> <li>● PT: 协议转矩模式</li> <li>● HM: 原点模式</li> </ul>				
位置控制	电子齿轮比	1~8388608/1~8388608				
	转矩限制	参数设置				
控制特性						
控制方式		IGBT SVPWM正弦波控制				
反馈方式		总线式编码器: RS485协议				
归一化伺服参数调整		PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整				
陷波滤波器		抑制机械共振, 支持三组陷波器				
摆振抑制		抑制末端振动				
SI/SO设置		可自由分配数字量输入/输出				
报警功能		过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等				
操作与显示		按键5个, LED 5位带点				
调试软件		通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形				
通讯功能		支持RS232通讯, 通过调试线可连接电脑进行参数设定和状态监控等调试功能 (RJ45) 支持CANopen: (RJ45接口/锁螺丝端子)				
再生电阻		无内置再生电阻				
动态制动		内置动态制动器, 有特殊派生型号去掉动态制动				
适用负载惯量		小于电机惯量的30倍				

输入信号	
基本模式	SI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入(SRV-ON)、警报清除(A-CLR)、 内部指令速度选择1输入(INTSPD1)、 内部指令速度选择2输入(INTSPD2)、 内部指令速度选择3输入(INTSPD3)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、 速度指令符号输入(VC-SIGN)、零速箱位输入(ZEROspd)、强制报警输入(E-STOP) 原点信号切换输入(HOME-SWITCH)
输出信号	
基本模式	SO点数:3点(2点单端输出,1点双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、 定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC) 零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、 速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、 速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD) 伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 储存温度:-20~80°C(无结露)
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L6EC-L系列规格参数

### ■ 单相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L6EC-L003	L6EC-L4D5	L6EC-L006	L6EC-L008		
连续电流(Arms)	3.0	4.5	6.0	8.0		
峰值电流 (Arms)	10.5	18.0	21.0	28.0		
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流					
主回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz					
再生电阻	无内置再生电阻		内置再生电阻			
冷却方式	自然冷却	风扇冷却				
尺寸H*L*W(mm)	168*156*40	168*156*50				

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口		
调试口		TYPE-C 调试接口, 支持仅 USB 供电更改参数和导出参数
低速脉冲输入		差分输入: 0~500kHz 集电极开路: 0~200kHz
高速脉冲输入		差分输入: 最高4MHz
数字量输入		6点(支持共阴和共阳)DI1~D16(DI5/DI6可作为探针输入)
数字量输出		4点(4点单端输出DO1~DO4)
通讯方式		支持USB: 基于USB2.0协议 支持EtherCAT总线协议
控制模式		
控制模式		<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP: 协议位置模式    ● CSP: 循环同步位置模式</li> <li>● PV: 协议速度模式    ● CSV: 循环同步速度模式</li> <li>● PT: 协议转矩模式    ● CSV: 循环同步转矩模式</li> <li>● 外部脉冲位置控制</li> </ul>
位置控制	位置指令	EtherCAT通讯给定/外部脉冲指令给定
	电子齿轮比(分子/分母)	1~8388608/1~8388608
	转矩限制	参数设置
速度、转矩控制模式	速度指令输入 转矩指令输入	EtherCAT通讯给定
控制特性		
控制方式		IGBT PWM控制, 正弦波电流驱动方式
反馈方式		支持ABZ正交脉冲反馈型直线电机; 同时与biss c复用; 预留RS485接口
归一化伺服参数调整		PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
陷波滤波器		抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz。
DI/DO设置		可自由分配数字量输入/输出
报警功能		过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示		按键5个, LED 5位带点
调试软件		通过MS 2.0调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能		支持TYPE-C: 基于Modbus协议, 可连接电脑进行参数设定和状态监控
再生电阻		6A/8A内置再生电阻    3A/4.5A无内置再生电阻, 支持外部连接
动态制动		内置动态制动, 常用于故障或突然断电情况下的紧急停机

输入信号	
基本模式	DI点数:6点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入(SRV-ON)、警报清除(A-CLR)、增益切换输入(GAIN)、偏差计数器清除输入(CL)、 指令脉冲禁止输入(INH)、内部指令速度选择1输入(INTSPD1)、内部指令速度选择2输入(INTSPD2)、 内部指令速度选择3输入(INTSPD3)、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、 指令分频倍频切换输入2(DIV2)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、 零速箱位输入(ZEROspd)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、 强制报警输入(E-STOP)、探针输入1,探针输入2(固定为DI5,DI6)、控制模式切换、减振控制切换1、 减振控制切换2、转矩限制切换输入、惯量比切换输入、原点输入、磁极推定输入、通用监视输入
输出信号	
基本模式	DO点数:4点(单端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(S-RDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALM)、速度一致输出(V-COIN)、 位置指令有无输出(P-CMD)、速度指令有无输出(V-CMD)、 回零完成输出、磁极推定完成输出、转矩限制中
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时!
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L5N 系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L5N-100	L5N-400	L5N-750	L5N-1000
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz			
冷却方式	自然冷却		风扇冷却	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	—	—	50
	电阻功率(W)	—	—	75
	再生电阻配置	仅750W及以上功率标配内置再生电阻, 全系列均可外接再生电阻		
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50	

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
通讯接口	支持EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等
数字量输入	4点(支持共阴和共阳)
数字量输出	3点双端输出(任意DO可分配为Z相分频输出)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
控制模式	
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP: 协议位置模式</li> <li>● CSP: 循环同步位置模式</li> <li>● PV: 协议速度模式</li> <li>● CSP: 循环同步速度模式</li> <li>● 协议转矩模式</li> <li>● 循环同步转矩模式</li> <li>● HM: 原点模式</li> </ul>
控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数调整	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟踪算法
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持3组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个, LED 5位带点
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
动态制动	内置动态制动, 常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	支持捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中, 配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍

输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 报警清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、 负向驱动禁止输入(NOT)、 回原点切换输入(HOME-SWITCH)、 强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:3点 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC)、零速到位检测输出(ZSP)、 速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、 速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、 回零完成(HOME-OK)、DB制动输出、Z相输出
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L5P-S 系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L5P-100S	L5P-400S	L5P-750S	L5P-1000S	
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	
额定输出电流 (Arms)	1.2	3.5	5.5	7.0	
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.5	16.6	21.0	
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				
主回路电源输入	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz				
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置再生电阻	50	50	
			75	75	
冷却方式	自然冷却		风扇冷却		
尺寸H*L*W(mm)	175*156*40		175*156*50		

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导出参数。
低速脉冲输入	差分输入: 最高500kHz 集电极开路; 最高200kHz
高速脉冲输入	差分输入: 最高4MHz
分频输出	支持A相/B相/Z相差分分频输出 支持Z相集电极开路分频输出
模拟量输入	不支持
模拟量输出	不支持
数字量输入	8点(支持共阴和共阳)DI1~DI8
数字量输出	5点(5点双端输出DO1~DO5)
STO功能	不支持
通讯接口	支持RS485总线通信(RJ45接口), 基于ModBus通讯协议
控制模式	
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 外部脉冲位置控制</li> <li>● 速度控制</li> <li>● 力矩控制</li> <li>● JOG控制</li> <li>● 混合控制: 位置力矩/位置速度/速度力矩模式</li> </ul>
位置控制	最大输入脉冲频率
	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 4MHz(5V差分输入)</li> <li>● 200kHz(24V单端输入)</li> </ul>
	电子齿轮比 (分子/分母)
	1~8388608/1~8388608
	转矩限制
	参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485协议
速度环带宽	3kHz
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个, LED 5位带点
调试软件	通过MS2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	支持USB: 基于Modbus协议(依据USB2.0规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控 L7P支持RS485总线通讯方式(RJ45接口), 基于Modbus协议, 最大32轴
动态制动	内置动态制动, 常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	支持捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中, 配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:8点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、转矩限制切换输入、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速轴位输入(ZEROSPD)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPPED)、零速轴位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、Z相输出、DB制动输出
驱动器使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露) 超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到2000m; 海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过2000m请联系厂家
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L3N 系列规格参数

### ■ 单相 / 三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L3N-100	L3N-400	L3N-750	L3N-1000
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.5	6.0
最大输出电流 (Arms)	3.6	7.5	13.5	18.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz			
冷却方式	自然冷却		风扇冷却	
再生电阻	L3N全系列不标配再生电阻, 可外接再生电阻			
尺寸H*L*W(mm)	170*150*40		170*150*50	

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
通讯接口	支持EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等
数字量输入	4点(支持共阴和共阳)
数字量输出	3点双端输出(任意DO可分配为Z相分频输出)
高速探针输入	2点(支持共阴和共阳)
控制模式	
控制模式	● PP: 协议位置模式 ● CSP: 循环同步位置模式 ● PV: 协议速度模式 ● CSP: 循环同步速度模式 ● 协议转矩模式 ● 循环同步转矩模式 ● HM: 原点模式
控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数调整	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟踪算法
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持3组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
探针功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个, LED 5位带点
调试软件	通过MS调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形
通讯功能	锁存外部DI信号或电机Z信号发生变化时的位置信息
动态制动	内置动态制动, 常用于故障或突然断电情况下的紧急停机
黑匣子功能	支持捕获指定条件前后的数据并保存在伺服驱动器中, 配合MS调试软件读取该数据以进一步分析研究使用
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍

输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 报警清除(A-CLR)、 正向驱动禁止输入(POT)、 负向驱动禁止输入(NOT)、 回原点切换输入(HOME-SWITCH)、 强制报警输入(E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO点数:3点 可分配的输出信号: 报警输出(ALM)、伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP)、 速度到达输出(AT-SPPED)、转矩限制中信号输出(TLC)、零速到位检测输出(ZSP)、 速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、 速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、 回零完成(HOME-OK)、DB制动输出、Z相输出
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	海拔1000m以下
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)

## L3P 系列规格参数

### ■ 单相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L3P-100	L3P-400	L3P-750	L3P-1000
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.5	6.0
最大输出电流 (Arms)	3.6	7.5	13.5	18.0
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
主回路电源	单相AC 200V~240V, -10%~+10%, 50/60Hz			
冷却方式	自然冷却		风扇冷却	
再生电阻	无内置再生电阻, 支持外部连接			
尺寸H*L*W(mm)	170*150*40		170*150*55	

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置		
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅 USB 供电更改参数和导出参数	
低速脉冲输入	5V 差分信号, 0~500KHZ 24V单端信号, 0~200kHz	
数字量输入	6点(支持共阴和共阳)D11~D15,DI7	
数字量输出	4点(4点双端输出) D0 带载能力 50mA,电压范围 5V~30V	
通讯接口	脉冲输入	
控制模式		
位置控制	控制模式	● 外部脉冲位置控制 ● JOG控制 ● 内部单轴控制 (PR)
	最大输入脉冲频率	● 500kHz(5V差分输入) ● 200kHz(24V单端输入)
	电子齿轮比(分子/分母)	1~8388608/1~8388608
	转矩限制	参数设置
控制特性		
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制	
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485协议	
归一化伺服参数	PC调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整	
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz。	
摆振抑制	抑制末端振动	
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出	
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等	
操作与显示	按键5个, LED 5位带点	
调试软件	通过MS 2.0调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。	
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus协议(依据 USB2.0 规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控。	
再生电阻	无内置再生电阻, 支持外部连接	
动态制动	无内置动态制动	
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍	

输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号: 伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、 转矩限制切换输入)、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、 正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速箱位输入(ZEROSPD)、 速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
仅PR模式	PR模式可分配的输入信号: 路径触发(CTRG)、回零触发(HOME)、急停触发(STP)、路径0~3(ADD0~ADD3)、正向点动(PJOG)、 反向点动(NJOG)、正限位(PL)、负限位(NL)、原点输入(ORG)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号: 伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、 速度到达输出(AT-SPPED)、零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、 位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、 伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、 Z相输出、DB制动输出
仅PR模式	PR模式可分配的输入信号: 指令完成(CMD-OK)、路径完成(PR-OK)、回零完成(HOME-OK)
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结)超过45°C请降额使用,每超1°C降额2% 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到2000m;海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过2000m请联系厂家!
振动	小于0.5g(4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz(非连续运行)
防护等级	IP20

## L3C 系列规格参数

### ■ 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	L3C-400	L3C-750	L3C-1000
额定输出功率	400W	750W	1000W
额定输出电流 (Arms)	2.5	4.5	6.8
最大输出电流 (Arms)	7.5	13.5	18.7
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流		
主回路电源	单相AC 200V, -10~+10%, 50/60Hz		
冷却方式	自然冷却	风扇冷却	
再生电阻	无内置再生电阻, 支持外部连接		
尺寸 (H*L*W) mm	175*156*40	175*156*50	

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口			
调试口		RJ45接口 (RS232通讯), 调试线连接PC时无串口请搭配232转USB转接头	
编码器分频输出		5V差分信号, 0~500kHz 24V单端信号, 0~200kHz	
数字量输入		4点 (支持共阴和共阳) SI1~SI4	
数字量输出		3点 (2点单端输出, 1点双端输出) DO 带载能力50mA, 电压范围5V~30V	
通讯方式		脉冲输入	
控制模式			
控制模式		<ul style="list-style-type: none"><li>● 外部脉冲位置控制</li><li>● JOG控制</li><li>● 内部单轴控制 (PR)</li></ul>	
位置控制	最大输入脉冲频率	<ul style="list-style-type: none"><li>● 500kHz (5V差分输入)</li><li>● 200kHz (24V单端输入)</li></ul>	
	电子齿轮比	1~8388608/1~8388608	
	转矩限制	参数设置	

控制特性及功能	
控制方式	IGBT SVPWM正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485协议
归一化伺服参数调整	PC调试工具,使用刚性等参数,可快速实现伺服参数调整
陷波滤波器	抑制机械共振,支持三组陷波器,50Hz~4000Hz。
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO设置	可自由分配数字量输入/输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	按键5个,LED 5位带点
调试软件	通过MS 2.0调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数,更改输入输出信号有效电平和电机参数,并可以文件形式进行参数的导入导出,方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配;监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持RS232通讯,通过调试线可连接电脑进行参数设定和状态监控等调试功能
再生电阻	无内置再生电阻,支持外部连接
动态制动	无内置动态制动
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI点数:4点(支持共阴和共阳2种方式) 可分配的输入信号:伺服使能输入、警报清除、增益切换输入、偏差计数器清除输入、控制模式切换输入、转矩限制切换输入)、指令脉冲禁止输入、内部指令速度选择1~3输入、指令分频倍频切换输入1(DIV1)、正向驱动禁止输入(POT)、负向驱动禁止输入(NOT)、零速箱位输入(ZEROSPD)、速度指令符号输入(VC-SIGN)、转矩指令符号输入(TC-SIGN)、强制报警输入(E-STOP)
仅PR模式	PR模式可分配的输入信号:路径触发(CTRG)、回零触发(HOME)、急停触发(STP)、路径0~3(ADD0~ADD3)、正向点动(PJOG)、反向点动(NJOG)、正限位(PL)、负限位(NL)、原点输入(ORG)
输出信号	
基本模式	DO点数:5点(双端输出) 可分配的输出信号:伺服准备输出(SRDY)、外部制动器解除信号(BRK-OFF)、定位完成(INP1)、速度到达输出(AT-SPED)、零速箱位检测输出(ZSP)、报警输出(ALARM)、速度一致输出(V-COIN)、位置指令有无输出(P-CMD)、速度限制中输出(V-LIMIT)、速度指令有无输出(V-CMD)、伺服使能开启状态输出(SRV-ST)、正限位有效输出(POT-OUT)、负限位有效输出(NOT-OUT)、Z相输出、DB制动输出
仅PR模式	PR模式可分配的输入信号:指令完成(CMD-OK)、路径完成(PR-OK)、回零完成(HOME-OK)
使用环境	
温度	使用温度:0°C~55°C(不冻结) 超过45°C请降额使用,每超1°C降额2% [1] 储存温度:-20~80°C(无结露)*超过65°C储存时间请勿超过72小时!
湿度	90%RH以下(不结露)
海拔	最高海拔到2000m;海拔1000m以下使用无需降额 1000m以上每升高100m降额1% 超过2000m请联系厂家!
振动	小于0.5G(4.9m/s <sup>2</sup> )10-60Hz(非连续运行)
防护等级	IP20

## 4LF7EC 系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	4LF7EC-A05				4LF7EC-A07			
额定输出功率	J1	J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4
额定输出功率	750W	400W	400W	400W	1000W	1000W	1000W	750W
额定输出电流 (Arms)	4.3	2.5	2.5	2.5	6.8	6.8	6.8	4.3
最大输出电流 (Arms)	16.1	9.1	9.1	9.1	20.4	20.4	20.4	16.1
主回路电源输入	单相/三相200V~240V,-10%~+10% 50/60Hz							
控制回路电源输入	单相200V~240V,-10%~+10% 50/60Hz							
尺寸 (L*H*W) mm	228*195*89							

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	4LF7EC-A04T				4LF7EC-A05T			
额定输出功率	J1	J2	J3	J4	J1	J2	J3	J4
额定输出功率	1000W	1000W	1000W	750W	1000W	1500W	1500W	1000W
额定输出电流 (Arms)	3.5	3.5	3.5	2.7	3.5	4.6	4.6	3.5
最大输出电流 (Arms)	10.6	10.6	10.6	8.6	10.6	13.8	13.8	10.6
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10% 50/60Hz							
控制回路电源输入	单相AC380V~440V,-10%~+10% 50/60Hz							
尺寸 (L*H*W) mm	228*195*89							

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置		
通讯接口	支持 EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等	
STO 接口	四轴共用 2 路 STO 安全回路, 可分配	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅 USB 供电更改参数和导入、导出参数	
探针功能	低速光耦, 和通用输入共用 DI, 可通过 IO 分配功能码使用	
数字量输入	4点 (支持共阴和共阳) DI1~DI4 1/2/3/4 轴共用, 可分配	
数字量输出	2 路输出 (2 点单端输出 DO1、DO2)	
控制模式		
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP 协议位置模式</li> <li>● PV 协议速度模式</li> <li>● PT 协议转矩模式</li> <li>● HM 原点模式</li> <li>● CSP 循环同步位置模式</li> <li>● CSV 循环同步速度模式</li> <li>● CST 循环同步转矩模式</li> </ul>	
位置控制	电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608
	转矩限制	参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:多摩川协议 (RS485 接口)
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持 5 组陷波器 (1 组自动陷波, 4 组手动陷波), 50Hz~4000Hz。
摆振抑制	2 段摆振抑制, 抑制末端振动
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出, DI:4 点, 1/2/3/4 轴共用; DO: 共 2 点, 1/2/3/4 轴共用。
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	5 个按键, LED5 位带点, 4 个轴指示灯
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控。 支持 EtherCAT 总线通讯方式 (RJ45 接口)。
动态制动	无内置动态制动
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量	小于电机惯量的 30 倍
输入信号	
基本模式	DI 点数: 4 点 (支持共阴和共阳) DI1~DI4 可分配的输入信号: 警报清除 (A-CLR)、正向驱动禁止输入 (POT)、负向驱动禁止输入 (NOT)、 回原点切换输入 (HOME-SWITCH)、强制报警输入 (E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO 点数: 1/2/3/4 轴共 2 点 (单端输出) 可分配的输出信号: 报警输出 (ALM)、伺服准备输出 (SRDY)、外部制动器解除信号 (BRK-OFF)、定位完成 (INP)、 速度到达输出 (AT-SPEED)、转矩限制中信号输出 (TLC)、零速轴位检测输出 (ZSP)、 速度一致输出 (V-COIN)、位置指令有无输出 (P-CMD)、速度限制中输出 (V-LIMIT)、 速度指令有无输出 (V-CMD)、伺服使能开启状态 输出 (SRV-ST)、回零完成 (HOME-OK)、 DB 制动输出、Z 相输出
使用环境	
温度	用温度: 0°C ~ 55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用 储存温度: -40 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!
湿度	90%RH 以下 (不结露)
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!
振动	小于 0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz (非连续运行)
防护等级	IP20

## 6LF7EC 系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	6LF7EC-A05					
	J1	J2	J3	J4	J5	J6
额定输出功率	750W	750W	400W	400W	400W	400W
额定输出电流 (Arms)	4.3	4.3	2.5	2.5	2.5	2.5
最大输出电流 (Arms)	16.1	16.1	9.1	9.1	9.1	9.1
主回路电源输入	单相/三相200~240V -10%~+10% 50/60Hz					
控制回路电源输入	单相200~240V -10%~+10% 50/60Hz					
尺寸 (L*H*W) mm	292*205*89					
冷却方式	强制风冷					

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	6LF7EC-A05T					
	J1	J2	J3	J4	J5	J6
额定输出功率	1500W	1500W	1500W	750W	750W	750W
额定输出电流 (Arms)	4.6	4.6	4.6	2.7	2.7	2.7
最大输出电流 (Arms)	13.8	13.8	13.8	8.6	8.6	8.6
主回路电源输入	三相AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz					
控制回路电源输入	单相 AC 380V~440V, -10%~+10%, 50/60Hz					
尺寸 (L*H*W) mm	292*205*89					
冷却方式	强制风冷					

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
通讯接口	支持 EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等
STO 接口	六轴共用 2 路 STO 安全回路, 可分配
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导入、导出参数
探针功能	低速光耦, 和通用输入共用 DI, 可通过 IO 分配功能码使用
数字量输入	6点(支持共阴和共阳)DI1~DI6, J1/2/3/4/5/6 轴共用, 可分配
数字量输出	3路输出(3点单端输出DO1、DO2、DO3)

控制模式					
控制模式		<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP 协议位置模式</li> <li>● PV 协议速度模式</li> <li>● PT 协议转矩模式</li> <li>● HM 原点模式</li> <li>● CSP 循环同步位置模式</li> <li>● CSV 循环同步速度模式</li> <li>● CST 循环同步转矩模式</li> </ul>			
位置控制	电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608			
	转矩限制	参数设置			
控制特性					
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制				
反馈方式	总线式编码器:多摩川协议 (RS485 接口)				
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整				
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能				
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持 5 组陷波器 (1 组自动陷波, 4 组手动陷波), 50Hz~4000Hz。				
摆振抑制	2 段摆振抑制, 抑制末端振动				
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出, DI:6 点, J1/2/3/4/5/6 轴共用; DO: 共 3 点, J1/2/3/4/5/6 轴共用。				
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等				
操作与显示	5 个按键, LED5 位带点, 6 个轴指示灯				
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。				
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控。支持 EtherCAT 总线通讯方式 (RJ45 接口)。				
动态制动	内置动态制动, 有特殊派生型号去掉动态制动				
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。				
适用负载惯量	小于电机惯量的 30 倍				
输入信号					
基本模式	DI 点数: 6 点 (支持共阴和共阳) DI1~DI6 可分配的输入信号: 警报清除 (A-CLR)、正向驱动禁止输入 (POT)、负向驱动禁止输入 (NOT)、 回原点切换输入 (HOME-SWITCH)、强制报警输入 (E-STOP)				
输出信号					
基本模式	DO 点数: J1/2/3/4/5/6 轴共 3 点 (单端输出) 可分配的输出信号: 报警输出 (ALM)、伺服准备输出 (SRDY)、外部制动器解除信号 (BRK-OFF)、定位完成 (INP)、 速度到达输出 (AT-SPEED)、转矩限制中信号输出 (TLC)、零速轴位检测输出 (ZSP)、 速度一致输出 (V-COIN)、位置指令有无输出 (P-CMD)、速度限制中输出 (V-LIMIT)、 速度指令有无输出 (V-CMD)、伺服使能开启状态 输出 (SRV-ST)、回零完成 (HOME-OK)、 DB 制动输出、Z 相输出				
使用环境					
温度	用温度: 0°C ~ 55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用 储存温度: -40 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!				
湿度	90%RH 以下 (不结露)				
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!				
振动	小于 0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10~60Hz (非连续运行)				
防护等级	IP20				

## 2L6EC系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L6EC-100	2L6EC-400	2L6EC-750	2L6EC-1000	2L6EC-1500
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.3	6.8	8.5
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.1	16.1	21.0	24.2
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				
主回路电源输入	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz			单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置		40	40
				80	80
冷却方式	自然冷却	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	168*154*48		168*154*55	168*183*55	168*183*75

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L6EC-1000T	2L6EC-1500T
额定输出功率	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	4.6
最大输出电流 (Arms)	10.6	13.8
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流	
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	80	80
	80	80
冷却方式	风扇冷却	
尺寸H*L*W(mm)	168*183*55	168*183*75

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置		
通讯接口	支持 EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等	
STO 接口	六轴共用 2 路 STO 安全回路, 可分配	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导入、导出参数	
探针功能	支持 DI7/DI8 2组探针输入。锁存外部 DI 信号或电机 Z 信号发生变化时的位置信息	
数字量输入	8 点 (支持共阴和共阳) DI1~DI8 轴 1/ 轴 2 共用, 可分配	
数字量输出	轴 1/ 轴 2 共支持 4 路输出可分配但不可共用 (2点双端输出 DO1、DO2, 2 点单端输出 DO3、DO4)	
控制模式		
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP 协议位置模式</li> <li>● PV 协议速度模式</li> <li>● PT 协议转矩模式</li> <li>● HM 原点模式</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>● CSP 循环同步位置模式</li> <li>● CSV 循环同步速度模式</li> <li>● CST 循环同步转矩模式</li> </ul>	
位置控制	电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608
	转矩限制	参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485 协议
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持3组陷波器, 50Hz~4000Hz。
摆振抑制	2段摆振抑制, 抑制末端振动
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出, DI:8点, 轴 1/ 轴 2 共用; DO: 轴 1/ 轴 2 各 2 点, 独立使用。
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	5个按键, LED5位带点, 2个轴指示灯
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格) , 可连接电脑进行参数设定和状态监控。2L6EC 支持 EtherCAT 总线通讯方式 (RJ45 接口)。
动态制动	内置动态制动, 有特殊派生型号去掉动态制动
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI 点数:8点 (支持共阴和共阳) DI1~DI8 可分配的输入信号: 警报清除 (A-CLR)、正向驱动禁止输入 (POT)、负向驱动禁止输入 (NOT)、 回原点切换输入 (HOME-SWITCH)、强制报警输入 (E-STOP)
输出信号	
基本模式	输出信号DO点数:轴 1/ 轴 2 共支持 4 路输出 (2 点双端输出 DO1、DO2, 2 点单端输出 DO3、DO4) 可分配的输出信号: 报警输出 (ALM)、伺服准备输出 (SRDY)、外部制动器解除信号 (BRK-OFF)、定位完成 (INP)、 速度到达输出 (AT-SPEED)、转矩限制中信号输出 (TLC)、零速轴位检测输出 (ZSP)、 速度一致输出 (V-COIN)、位置指令有无输出 (P-CMD)、速度限制中输出 (V-LIMIT)、 速度指令有无输出 (V-CMD)、伺服使能开启状态 输出 (SRV-ST)、回零完成 (HOME-OK)、 DB 制动输出、Z 相输出
使用环境	
温度	用温度:0°C ~55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用 储存温度:-40 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!
湿度	90%RH 以下 (不结露)
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!
振动	小于0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz (非连续运行)
防护等级	IP20

## 2L6P系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L6P-100	2L6P-400	2L6P-750	2L6P-1000	2L6P-1500
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.3	6.8	8.5
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.1	16.1	21.0	24.2
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				
主回路电源输入	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz			单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置		40	40
				80	80
冷却方式	自然冷却	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	168*154*48		168*154*55	168*183*55	168*183*75

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L6P-1000T	2L6P-1500T
额定输出功率	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	4.6
最大输出电流 (Arms)	10.6	13.8
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流	
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	80	80
	80	80
冷却方式	风扇冷却	
尺寸H*L*W(mm)	168*183*55	168*183*75

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅 USB 供电更改参数和导出参数
低速脉冲输入	5V 差分信号, 0~500kHz 24V 单端信号, 0~200kHz
高速脉冲输入	5V 差分信号, 0~4MHz (高速)
数字量输入	5点/轴(支持共阴和共阳) DI1~DI5
数字量输出	3点/轴(3点双端输出DO1~DO3)
通讯接口	DO 带载能力 50mA, 电压范围 12V~24V 支持 RS485 总线通信 (RJ45 接口), 基于 ModBus 通讯协议
控制模式	
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 外部脉冲位置控制</li> <li>● 速度控制</li> <li>● 力矩控制</li> <li>● JOG 控制</li> <li>● 混合控制: 位置力矩 / 位置速度 / 速度力矩模式</li> </ul>
位置控制	最大输入脉冲频率
	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 4MHz (5V 差分输入)</li> <li>● 500kHz (5V 差分输入)</li> <li>● 200kHz (24V 单端输入)</li> </ul>
	电子齿轮比 (分子/分母)
	1~8388608/1~8388608
	转矩限制
	参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485 协议
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	5个按键, LED5位带点
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控。2L6P 支持 RS485 总线通讯方式 (RJ45 接口), 基于 Modbus 协议, 最大 32 轴。
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI 点数: 5 点 (支持共阴和共阳 2 种方式) 可分配的输入信号: <ul style="list-style-type: none"> <li>● 伺服使能输入 (SRV-ON)</li> <li>● 警报清除 (A-CLR)</li> <li>● 增益切换输入 (GAIN)</li> <li>● 偏差计数器清除输入 (CL)</li> <li>● 控制模式切换输入 (C-MODE)</li> <li>● 转矩限制切换输入 (TL-SEL)</li> <li>● 减振控制切换输入 1 (VS-SEL1)</li> <li>● 减振控制切换输入 2 (VS-SEL2)</li> <li>● 指令脉冲禁止输入 (INH)</li> <li>● 内部指令速度选择 1 输入 (INTSPD1)</li> <li>● 内部指令速度选择 2 输入 (INTSPD2)</li> <li>● 内部指令速度选择 3 输入 (INTSPD3)</li> <li>● 内部指令速度选择 4 输入 (INTSPD4)</li> <li>● 指令分频倍频切换输入 1 (DIV1)</li> <li>● 正向驱动禁止输入 (POT)</li> <li>● 负向驱动禁止输入 (NOT)</li> <li>● 零速箱位输入 (ZEROSPD)</li> <li>● 速度指令符号输入 (VC-SIGN)</li> <li>● 速度指令符号输入 2 (VC-SIGN2)</li> <li>● 转矩指令符号输入 (TC-SIGN)</li> <li>● 强制报警输入 (E-STOP)</li> </ul>
仅PR模式	PR 模式可分配的输入信号: <ul style="list-style-type: none"> <li>● 路径触发 (CTRG)</li> <li>● 回零触发 (HOME)</li> <li>● 急停触发 (STP)</li> <li>● 路径 0~3 (ADD0~ADD3)</li> <li>● 正向点动 (PJOG)</li> <li>● 反向点动 (NJOG)</li> <li>● 正限位 (PL)</li> <li>● 负限位 (NL)</li> <li>● 原点输入 (ORG)</li> </ul>
输出信号	
基本模式	DO 点数: 3 点 (双端输出) 可分配的输出信号: <ul style="list-style-type: none"> <li>● 伺服准备输出 (SRDY)</li> <li>● 外部制动器解除信号 (BRK-OFF)</li> <li>● 定位完成 (INP1)</li> <li>● 速度到达输出 (AT-SPEED)</li> <li>● 零速箱位检测输出 (ZSP)</li> <li>● 报警输出 (ALARM)</li> <li>● 速度一致输出 (V-COIN)</li> <li>● 位置指令有无输出 (P-CMD)</li> <li>● 速度限制中输出 (V-LIMIT)</li> <li>● 速度指令有无输出 (V-CMD)</li> <li>● 伺服使能开启状态输出 (SRV-ST)</li> <li>● 正限位有效输出 (POT-OUT)</li> <li>● 负限位有效输出 (NOT-OUT)</li> </ul>
仅PR模式	PR 模式可分配的输入信号: <ul style="list-style-type: none"> <li>● 指令完成 (CMD-OK)</li> <li>● 路径完成 (PR-OK)</li> <li>● 回零完成 (HOME-OK)</li> </ul>
使用环境	
温度	使用温度: 0°C ~ 55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用, 每超 1°C 降额 2% 储存温度: -20 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!
湿度	90%RH 以下 (不结露)
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!
振动	小于 0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz (非连续运行)
防护等级	IP20

## 2L5EC系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L5EC-100	2L5EC-400	2L5EC-750	2L5EC-1000	2L5EC-1500
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.3	6.8	8.5
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.1	16.1	21.0	24.2
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				
主回路电源输入	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz			单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置			
	电阻功率 (W)				
冷却方式	自然冷却	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	168*154*48		168*154*55	168*183*55	168*183*75

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L5EC-1000T	2L5EC-1500T
额定输出功率	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	4.6
最大输出电流 (Arms)	10.6	13.8
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流	
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置
	电阻功率 (W)	
冷却方式	风扇冷却	
尺寸H*L*W(mm)	168*183*55	168*183*75

### ■ 伺服驱动器通用规格

接口配置		
通讯接口	支持 EtherCAT: 可进行实时动作指令的传送、参数设定、状态监视等	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅USB供电更改参数和导入、导出参数	
探针功能	支持 DI7/DI8 2组探针输入。锁存外部 DI 信号或电机 Z 信号发生变化时的位置信息	
数字量输入	8 点(支持共阴和共阳)DI1~DI8 轴1/轴2共用, 可分配	
数字量输出	数字量输出轴1 支持 2 路输出(1 点双端输出 DO1, 1 点单端输出 DO3) 轴2 支持 2 路输出(1 点双端输出 DO2, 1 点单端输出 Do4)	
控制模式		
控制模式	<ul style="list-style-type: none"> <li>● PP 协议位置模式</li> <li>● PV 协议速度模式</li> <li>● PT 协议转矩模式</li> <li>● HM 原点模式</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>● CSP 循环同步位置模式</li> <li>● CSV 循环同步速度模式</li> <li>● CST 循环同步转矩模式</li> </ul>	
位置控制	电子齿轮比 (分子/分母)	1~8388608/1~8388608
	转矩限制	参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制
反馈方式	总线式编码器:RS485 协议
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持3组陷波器, 50Hz~4000Hz。
摆振抑制	2段摆振抑制, 抑制末端振动
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出, DI:8点, 轴 1/ 轴 2 共用; DO: 轴 1/ 轴 2 各 2 点, 独立使用。
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动力过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	5个按键, LED5位带点, 2个轴指示灯
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格) , 可连接电脑进行参数设定和状态监控。2L5EC 支持 EtherCAT 总线通讯方式 (RJ45 接口)。
动态制动	无内置动态制动
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量	小于电机惯量的30倍
输入信号	
基本模式	DI 点数:8点 (支持共阴和共阳) DI1~DI8 可分配的输入信号: 警报清除 (A-CLR)、正向驱动禁止输入 (POT)、负向驱动禁止输入 (NOT)、 回原点切换输入 (HOME-SWITCH)、强制报警输入 (E-STOP)
输出信号	
基本模式	DO 点数:轴1/ 轴2各2点 (1点双端输出, 1点单端输出) 可分配的输出信号: 报警输出 (ALM)、伺服准备输出 (SRDY)、外部制动器解除信号 (BRK-OFF)、定位完成 (INP)、 速度到达输出 (AT-SPEED)、转矩限制中信号输出 (TLC)、零速轴位检测输出 (ZSP)、 速度一致输出 (V-COIN)、位置指令有无输出 (P-CMD)、速度限制中输出 (V-LIMIT)、 速度指令有无输出 (V-CMD)、伺服使能开启状态 输出 (SRV-ST)、回零完成 (HOME-OK)、 DB 制动输出、Z 相输出
使用环境	
温度	用温度:0°C ~55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用 储存温度:-40 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!
湿度	90%RH 以下 (不结露)
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!
振动	小于0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10-60Hz (非连续运行)
防护等级	IP20

## 2L5P系列规格参数

### ■ 单相/三相 220V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L5P-100	2L5P-400	2L5P-750	2L5P-1000	2L5P-1500
额定输出功率	100W	400W	750W	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	1.2	2.5	4.3	6.8	8.5
最大输出电流 (Arms)	4.8	9.1	16.1	21.0	24.2
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流				
主回路电源输入	单相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz			单/三相AC 200V~240V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置			
	电阻功率 (W)				
冷却方式	自然冷却	风扇冷却			
尺寸H*L*W(mm)	168*154*48		168*154*55	168*183*55	168*183*75

### ■ 三相 380V 等级伺服驱动器电气规格

驱动器型号	2L5P-1000T	2L5P-1500T
额定输出功率	1000W	1500W
额定输出电流 (Arms)	3.5	4.6
最大输出电流 (Arms)	10.6	13.8
控制回路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流	
主回路电源输入	三相AC 380V~440V,-10%~+10%,50/60Hz	
再生电阻	电阻阻值(Ω)	无内置
	电阻功率 (W)	
冷却方式	风扇冷却	
尺寸H*L*W(mm)	168*183*55	168*183*75

### ■ 伺服驱动器通用规格

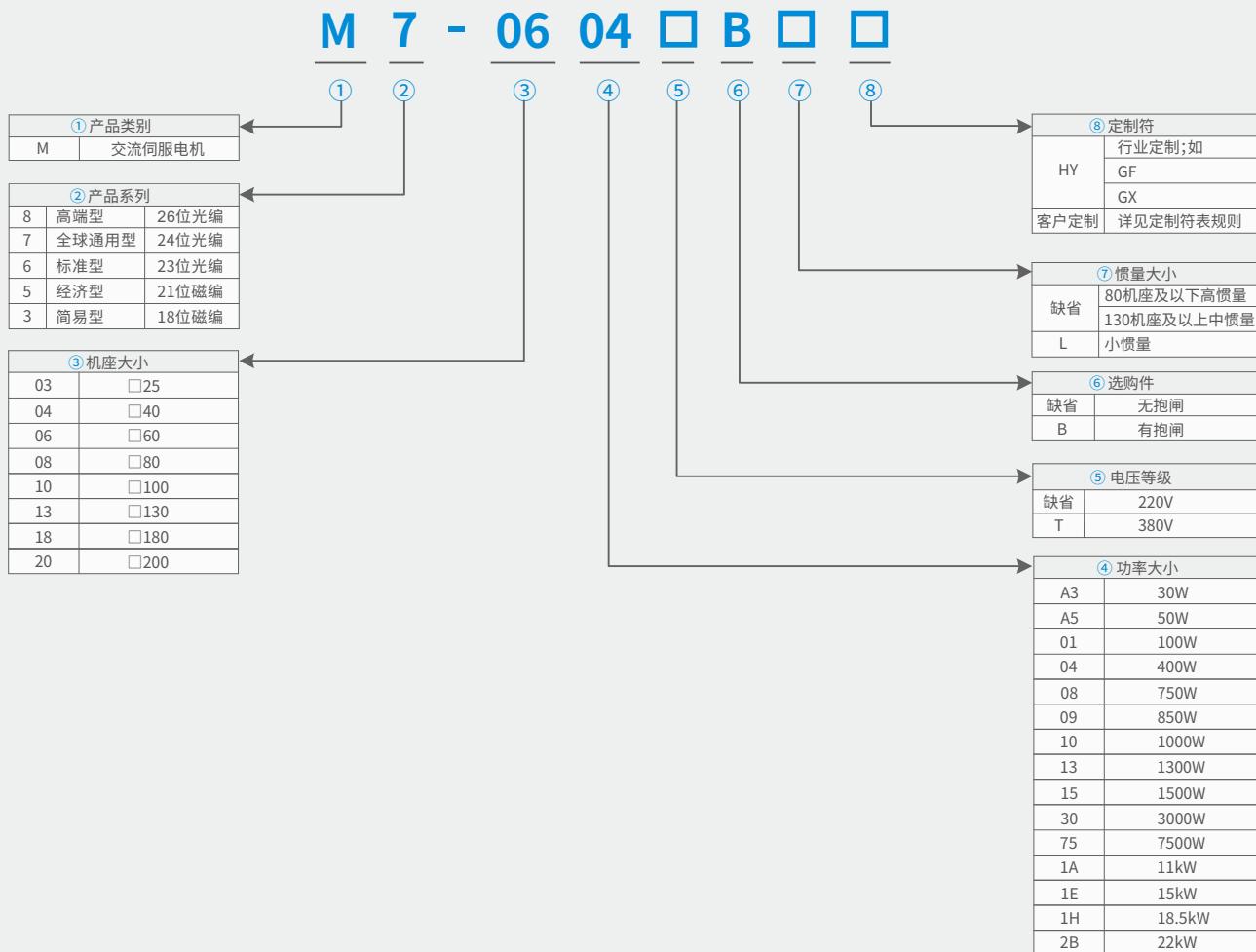
接口配置	
调试口	TYPE-C 调试接口, 支持仅 USB 供电更改参数和导出参数
低速脉冲输入	5V 差分信号, 0~500kHz 24V 单端信号, 0~200kHz
高速脉冲输入	5V 差分信号, 0~4MHz (高速)
数字量输入	5点/轴(支持共阴和共阳) DI1~DI5
数字量输出	3点/轴(3点双端输出DO1~DO3)
通讯接口	DO 带载能力 50mA, 电压范围 12V~24V 支持 RS485 总线通信 (RJ45 接口), 基于 ModBus 通讯协议
控制模式	
控制模式	● 外部脉冲位置控制 ● 速度控制 ● 力矩控制 ● JOG 控制 ● 混合控制: 位置力矩 / 位置速度 / 速度力矩模式
位置控制	● 4MHz (5V 差分输入) ● 500kHz (5V 差分输入) ● 200kHz (24V 单端输入)
	电子齿轮比 (分子/分母) 1~8388608/1~8388608
	转矩限制 参数设置

控制特性	
控制方式	IGBT SVPWM 正弦波控制
编码器反馈方式	总线式编码器:RS485 协议
归一化伺服参数	PC 调试工具, 使用刚性等参数, 可快速实现伺服参数调整
易用性功能	一键自整定、单参数整定、超级跟随功能
陷波滤波器	抑制机械共振, 支持三组陷波器, 50Hz~4000Hz
摆振抑制	抑制末端振动
DI/DO 设置	可自由分配数字量输入 / 输出
报警功能	过压、欠压、过流、过载、过热、过速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等
操作与显示	5 个按键, LED5 位带点
调试软件	通过 Motion Studio 2 调试软件可以调节电流环、位置环、速度环的各个参数, 更改输入输出信号有效电平和电机参数, 并可以文件形式进行参数的导入导出, 方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配; 监视在梯形波测试运行下速度、位置误差等波形。
通讯功能	支持 USB: 基于 Modbus 协议 (依据 USB2.0 规格), 可连接电脑进行参数设定和状态监控。
黑匣子功能	支持黑匣子功能, 可以捕获预先设定条件前后的数据, 配合 Motion Studio 2 软件读取数据, 以进一步分析。
适用负载惯量	小于电机惯量的 30 倍
输入信号	
基本模式	<p>DI 点数: 5 点 (支持共阴和共阳 2 种方式) 可分配的输入信号:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 伺服使能输入 (SRV-ON)</li> <li>● 警报清除 (A-CLR)</li> <li>● 增益切换输入 (GAIN)</li> <li>● 偏差计数器清除输入 (CL)</li> <li>● 控制模式切换输入 (C-MODE)</li> <li>● 转矩限制切换输入 (TL-SEL)</li> <li>● 减振控制切换输入 1 (VS-SEL1)</li> <li>● 减振控制切换输入 2 (VS-SEL2)</li> <li>● 指令脉冲禁止输入 (INH)</li> <li>● 内部指令速度选择 1 输入 (INTSPD1)</li> <li>● 内部指令速度选择 2 输入 (INTSPD2)</li> <li>● 内部指令速度选择 3 输入 (INTSPD3)</li> <li>● 内部指令速度选择 4 输入 (INTSPD4)</li> <li>● 指令分频倍频切换输入 1 (DIV1)</li> <li>● 正向驱动禁止输入 (POT)</li> <li>● 负向驱动禁止输入 (NOT)</li> <li>● 零速箱位输入 (ZEROSPD)</li> <li>● 速度指令符号输入 (VC-SIGN)</li> <li>● 速度指令符号输入 2 (VC-SIGN2)</li> <li>● 转矩指令符号输入 (TC-SIGN)</li> <li>● 强制报警输入 (E-STOP)</li> </ul>
仅 PR 模式	<p>PR 模式可分配的输入信号:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 路径触发 (CTRG)</li> <li>● 回零触发 (HOME)</li> <li>● 急停触发 (STP)</li> <li>● 路径 0~3 (ADD0~ADD3)</li> <li>● 反向点动 (NJOG)</li> <li>● 正限位 (PL)</li> <li>● 负限位 (NL)</li> <li>● 原点输入 (ORG)</li> <li>● 正向点动 (PJOG)</li> </ul>
输出信号	
基本模式	<p>DO 点数: 3 点 (双端输出)</p> <p>可分配的输出信号:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 伺服准备输出 (SRDY)</li> <li>● 外部制动器解除信号 (BRK-OFF)</li> <li>● 定位完成 (INP1)</li> <li>● 速度到达输出 (AT-SPEED)</li> <li>● 零速箱位检测输出 (ZSP)</li> <li>● 报警输出 (ALARM)</li> <li>● 速度一致输出 (V-COIN)</li> <li>● 位置指令有无输出 (P-CMD)</li> <li>● 速度限制中输出 (V-LIMIT)</li> <li>● 速度指令有无输出 (V-CMD)</li> <li>● 伺服使能开启状态输出 (SRV-ST)</li> <li>● 正限位有效输出 (POT-OUT)</li> <li>● 负限位有效输出 (NOT-OUT)</li> </ul>
仅 PR 模式	<p>PR 模式可分配的输入信号:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>● 指令完成 (CMD-OK)</li> <li>● 路径完成 (PR-OK)</li> <li>● 回零完成 (HOME-OK)</li> </ul>
使用环境	
温度	使用温度: 0°C ~ 55°C (不冻结) 超过 45°C 请降额使用, 每超 1°C 降额 2% 储存温度: -20 ~ 80°C (无结露) 超过 65°C 储存时间请勿超过 72 小时!
湿度	90%RH 以下 (不结露)
海拔	最高海拔到 2000m 海拔 1000m 以下使用无需降额 1000m 以上每升高 100m 降额 1% 超过 2000m 请联系厂家!
振动	小于 0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ) 10~60Hz (非连续运行)
防护等级	IP20

# 交流伺服电机

M(Motor)系列伺服电机产品是雷赛智能研发的新一代高性能交流伺服电机,配置高分辨率编码器作为位置反馈单元,光编/磁编可选,配合雷赛L8/L7/L6/L5/L3系列伺服实现位置/速度/转矩控制,运动更平稳,调试更方便,响应更迅速。同时,M系列电机具有高平稳性、高精度和高防护等级,且功率覆盖范围广,多种接插件可选,灵活应对现场需求!

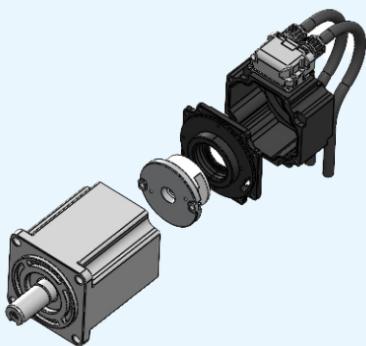
## ■ 命名规则



## ■ 产品特点

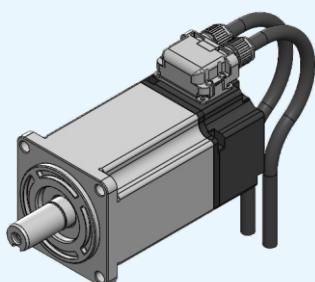
M8系列电机搭载17位无电池多圈绝对值编码器

- ① 无需电池即可在驱动器断电情况下记录当前位置
- ② 更无需更换电池,降低设计和后期维护的
- ③ 无需原点传感器,一键设置原点限位



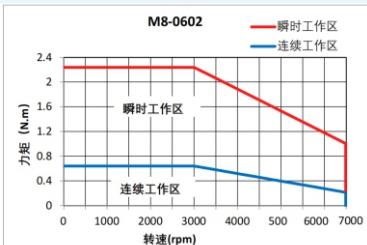
## M8系列电机采用先进的单电缆技术

将编码器线、动力线、刹车线整合到一根线缆中，方便客户的安装和满足紧凑布局的使用需求。

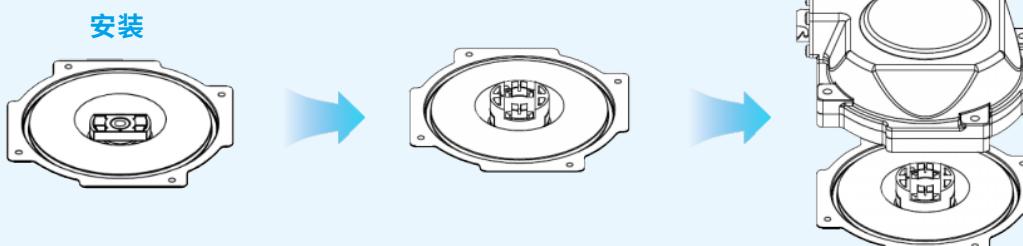


## 超高转速、3.5倍过载能力

- ① M系列伺服电机最高转速为7000转，同等运行距离下，耗时更短。
- ② 350%的过载转矩，可以提供更高的加/减速度，有助于提升生产效率及产能。



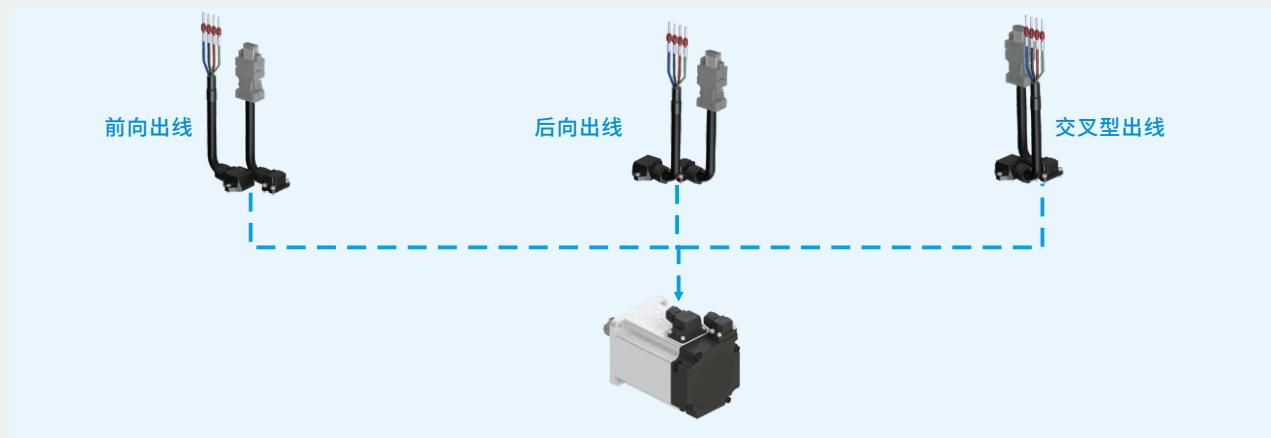
## 大功率伺服电机采用十字连轴编码器方案设计



- ① 安装简易：通过十字连轴滑块机构进行编码器与电机轴刚性连接，安装工艺简单
- ② 便于维护：客户端编码器非预期损坏，只需整体更换尾部编码器，无需更换编码器
- ③ 免校准调试：自由适配，十字定位，无需调零及校准，高效应用
- ④ 高抗振性：特殊材质转接轮毂，降低电机正反运行及振动情况下对编码器的振动冲击
- ⑤ 高耐温性：工作温度-20°C~+105°C，材质热阻隔，避免电机过温传导对编码器芯片的损坏

## 灵活多样的电机出线类型

电机提供两种配线类型：前向出线(Q型)及后向出线(R型)配线，根据具体应用工况，配线组合可实现前向出线、后向出线及交叉型出线三种走线方式。同时，可提供0.3米“AMP-直插”导线可选配件方案，为客户的应用及兼容性互换提供解决方案。



## 低、中、高惯量电机齐全



## IP67等级的防尘防水(轴端除外)

历经层层可靠性测试验证，适用于各种苛刻工况下的现场应用



液体冲击



水雾环境



浸水环境

# 更小巧、更强劲，更高速 30W-22kW功率段全覆盖

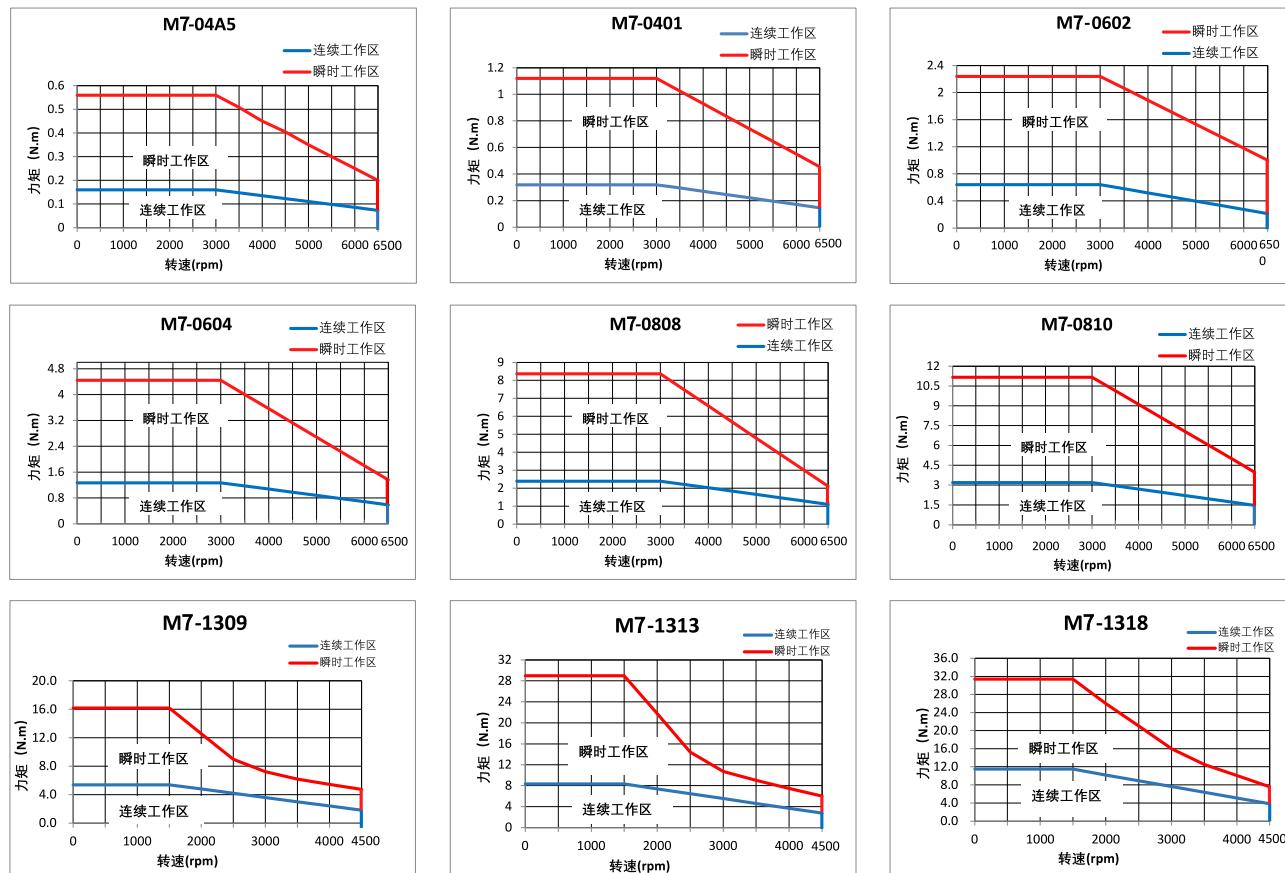


## ■ 伺服电机额定值

M7-□□□□□[B]		220V								
		04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318
机座 (mm)		□40			□60			□80		
额定功率 (W)		50	100	200	400	750	1000	850	1300	1800
额定转速 (r/min)		3000	3000	3000	3000	3000	3000	1500	1500	1500
最大转速 (r/min)		6500	6500	6500	6500	6500	6500	4500	4500	4500
额定转矩 (N·m)		0.16	0.32	0.64	1.27	2.39	3.19	5.39	8.34	11.5
最大转矩 (N·m)		0.48	0.95	2.23	3.81	7.17	9.56	16.17	29	33.1
额定电流 (Arms)		0.93	0.92	1.5	2.1	4.1	5.7	6.8	9.3	11.2
最大电流 (Arms)		2.79	2.85	5.5	6.4	13.4	17.7	20.4	32.4	32.1
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )		0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]
防护等级		IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP65	IP65	IP65
绝缘等级		F	F	F	F	F	F	F	F	F
振动等级		V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向 (N)	78	78	245	245	392	392	686	686	686
	轴向 (N)	54	54	74	74	147	147	196	196	196
制动器 规格	功率 (W)	6.9	6.9	7.5	7.5	11.5	11.5	16.5	16.5	16.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>3.2	>3.2	>12	>12	>12
重量 (kg)		0.28[0.44]	0.38[0.54]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]
编码器分辨率		24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



(单位:mm)

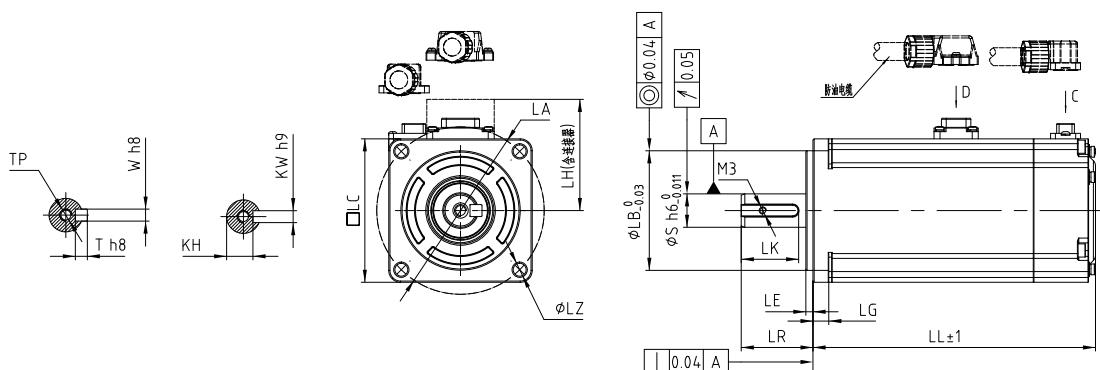
## ■ 电机尺寸

M7-□□□□[B]	04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318
LL	56.7	67.7[95]	71.8[101.1]	90.1[119.5]	95.7[126.6]	103.9[134.9]	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]
LC	40	40	60	60	80	80	130	130	130
LR	25	25	30	30	35	35	55	55	55
LA	46	46	70	70	90	90	145	145	145
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	158.8	158.8	158.8
LG	5	5	6.6	6.6	8.1	8.1	11.5	11.5	11.5
LE	3	3	3	3	3	3	6	6	6
LJ	3	3	3	3	3	3	0.5	0.5	0.5
S	8	8	14	14	19	19	22	22	22
LB	30	30	50	50	70	70	110	110	110
TP	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M6×20	M6×20	M6×20
LK	14	14	24	24	25	25	40	40	40
KH	6.2	6.2	11	11	15.5	15.5	18	18	18
KW	3	3	5	5	6	6	8	8	8
W	3	3	5	5	6	6	8	8	8
T	3	3	5	5	6	6	7	7	7

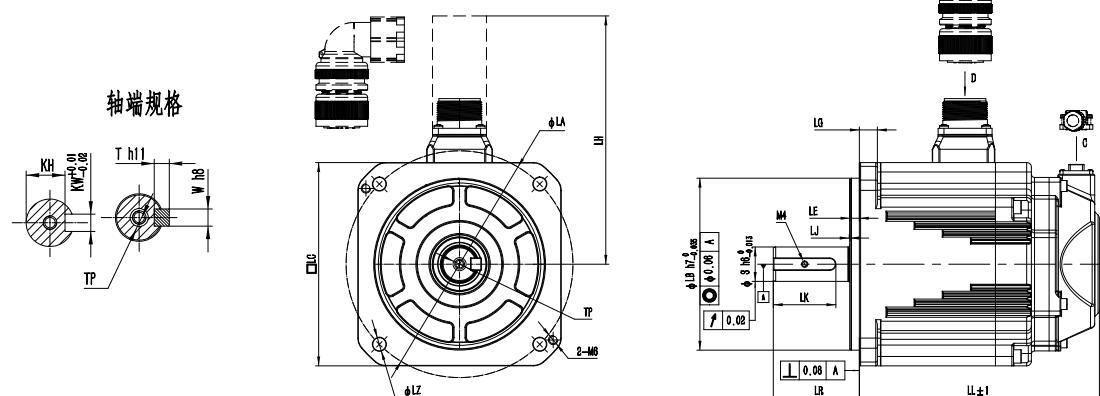
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M7-80机座以下



M7-130机座

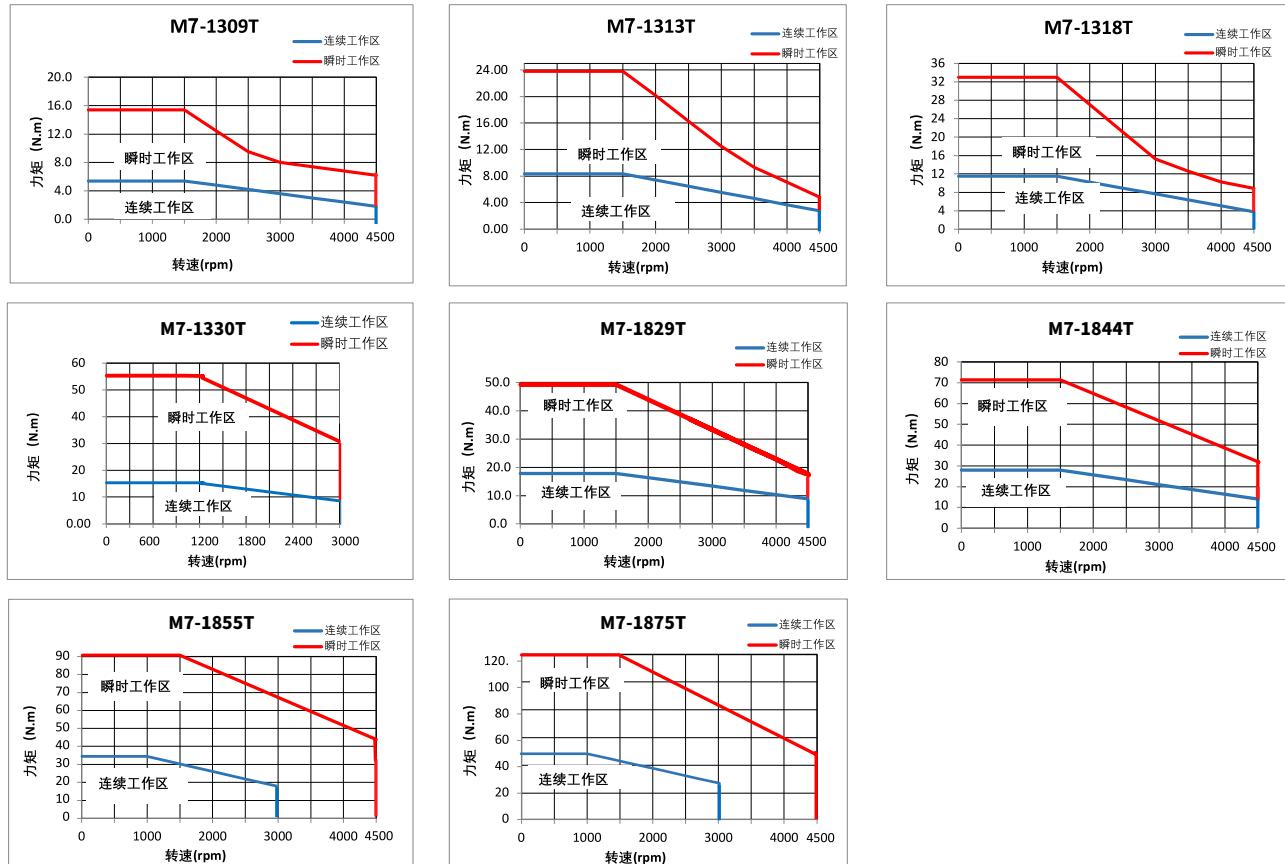


## ■ 伺服电机额定值

M7-□□□□□ (B)		380V							
		1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
机座 (mm)		□130				□180			
额定功率 (W)	850	1300	1800	3000	2900	4400	5500	7500	
额定转速 (r/min)	1500	1500	1500	1200	1500	1500	1500	1500	
最大转速 (r/min)	4500	4500	4500	3000	3000	3000	3000	3000	
额定转矩 (N·m)	5.39	8.34	11.5	16.55	18.6	28.4	35	48	
最大转矩 (N·m)	16.17	23.8	32.8	55.64	50.22	71.3	91	120	
额定电流 (Arms)	3.4	4.6	5.4	9.5	9.26	14.66	17.8	22.5	
最大电流 (Arms)	10.2	13.8	16.5	30.52	28.5	40	49.1	57.2	
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	38.6[39.8]	47.6[55.8]	71.4[79.6]	95.8[103.5]	143.4[151.1]	
防护等级	IP65	IP65	IP65	IP65	IP67	IP67	IP67	IP67	
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15							
轴端容许 负荷	径向 (N)	686	686	686	686	1470	1470	1764	1764
	轴向 (N)	196	196	196	196	490	490	588	588
制动器 规格	功率 (W)	16.5	16.5	16.5	16.5	31	31	35	35
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>12	>12	>12	>12	>30	>30	>55	>55
重量 (kg)	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	12[14.1]	14.0[18.0]	17.9[21.9]	22.5[36.6]	30.2[34.3]	
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	18bit	24bit	24bit	24bit	24bit	

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



## ■ 电机尺寸

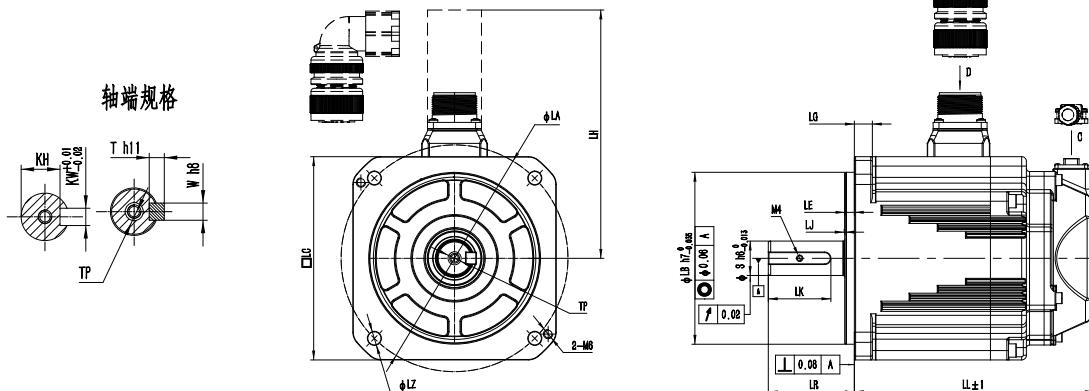
(单位:mm)

M7-□□□□[B]	1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
LL	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]	223[249.8]	159.5[193.5]	183.5[217.3]	207[240.8]	254[287.8]
LC	130	130	130	130	180	180	180	180
LR	55	55	55	55	79	79	113	113
LA	145	145	145	145	200	200	200	200
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5
LH	158.8	158.8	158.8	158.8	199	199	199	199
LG	11.5	11.5	11.5	11.5	15.5	15.5	15.5	15.5
LE	6	6	6	6	3.2	3.2	3.2	3.2
LJ	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
S	22	22	22	22	35	35	42	42
LB	110	110	110	110	114.3	114.3	114.3	114.3
TP	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20	M12X25	M12X25	M16X32	M16X32
LK	40	40	40	40	65	65	96	96
KH	18	18	18	18	30	30	37	37
KW	8	8	8	8	10	10	12	12
W	8	8	8	8	10	10	12	12
T	7	7	7	7	8	8	8	8

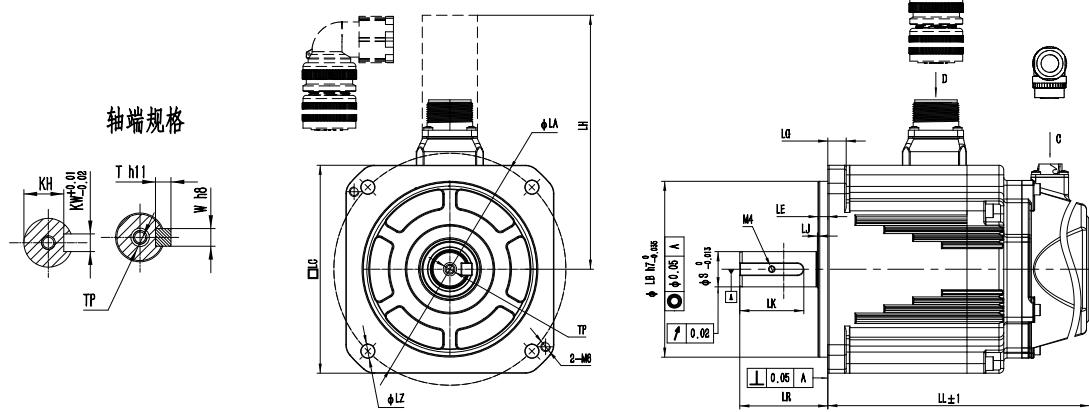
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M7-130机座



M7-180机座

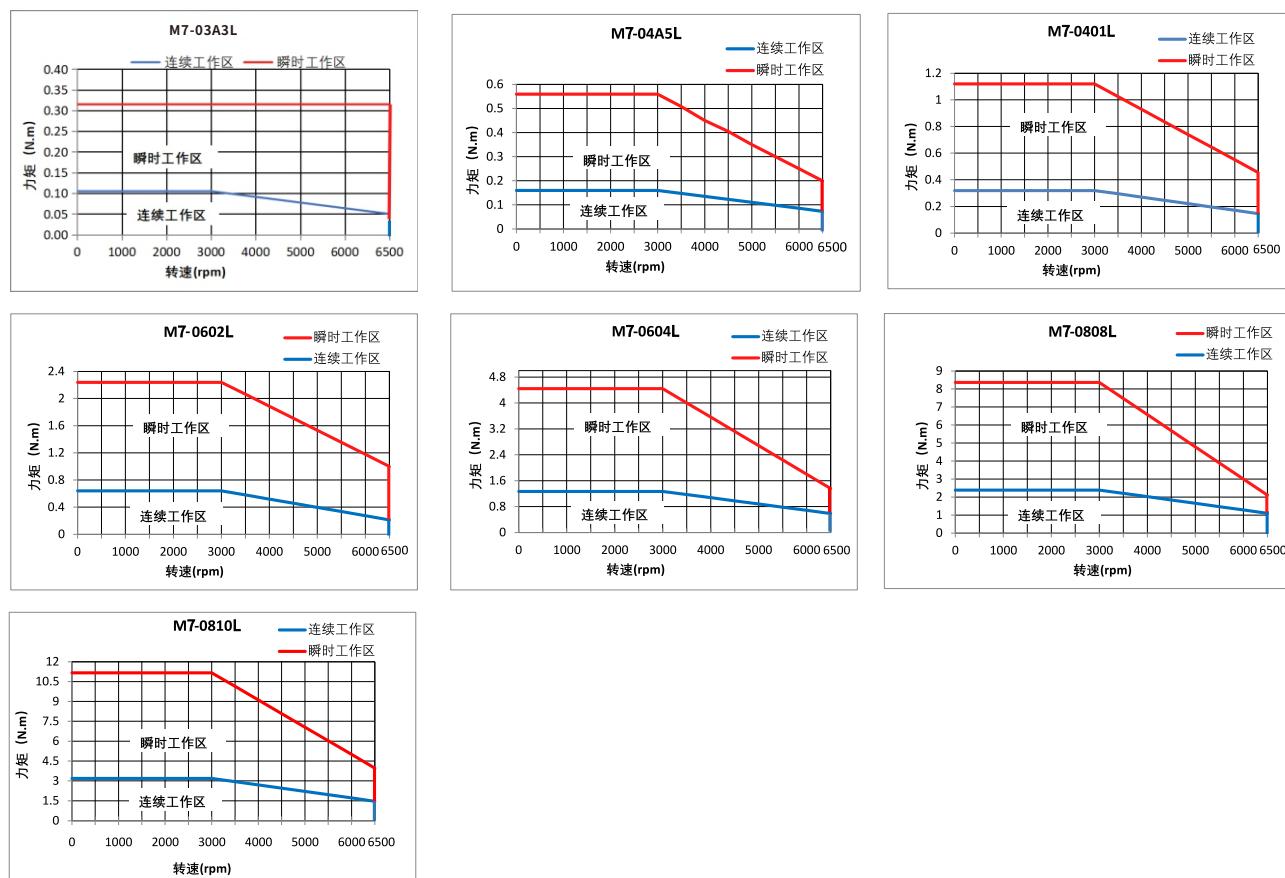


## ■ 伺服电机额定值

M7-□□□□□[B]L		220V						
		03A3	04A5	0401	0602	0604	0808	0810
机座 (mm)	□25	□40		□60		□80		
额定功率 (W)	30	50	100	200	400	750	1000	
额定转速 (r/min)	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	
最大转速 (r/min)	6500	6500	6500	6500	6500	6500	6500	
额定转矩 (N·m)	0.105	0.16	0.32	0.64	1.27	2.39	3.18	
最大转矩 (N·m)	0.315	0.48	1.12	2.23	4.46	8.36	11.14	
额定电流 (Arms)	0.87	0.93	1.18	1.5	2.4	4.2	5.7	
最大电流 (Arms)	2.6	2.79	4.13	5.7	9.1	16.1	21.9	
转子惯量 ( $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ )	0.006[0.007]	0.018[0.025]	0.032[0.042]	0.14[0.15]	0.25[0.26]	0.77[0.79]	1[1.02]	
防护等级	IP54	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	
轴端容许 负荷	径向 (N)	44	78	78	245	245	392	392
	轴向 (N)	14.5	54	54	74	74	147	147
制动器 规格	功率 (W)	16	6.9	6.9	8.3	8.3	11.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>0.15	>0.4	>0.4	>2	>2	>3.2	>3.2
重量 (kg)	/	0.28[0.44]	0.43[0.59]	0.85[1.2]	1.19[1.54]	2.12[2.74]	2.56[3.17]	
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



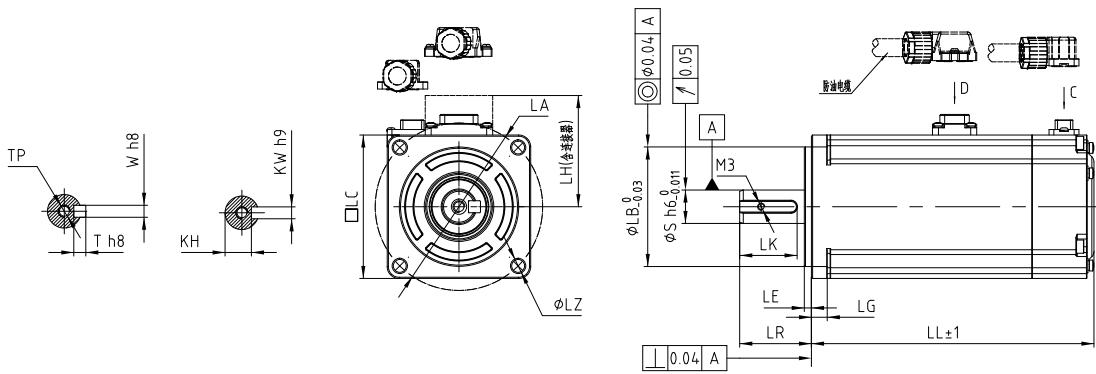
(单位:mm)

M7-□□□□[B]L	0.3A3	04A5	0401	0602	0604	0808	0810
LL	72.5[98.5]	56.7[84]	67.7[95]	71.8[101.1]	90.1[119.5]	95.7[126.6]	103.9[134.9]
LC	25	40	40	60	60	80	80
LR	16	25	25	30	30	35	35
LA	28	46	46	70	70	90	90
LZ	2-M3X8	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	23MAX	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX
LG	/	5	5	6.6	6.6	8.1	8.1
LE	2.5±0.2	3	3	3	3	3	3
LJ	/	3	3	3	3	3	3
S	5	8	8	14	14	19	19
LB	20	30	30	50	50	70	70
TP	/	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15
LK	/	14	14	24	24	25	25
KH	/	6.2	6.2	11	11	15.5	15.5
KW	/	3	3	5	5	6	6
W	/	3	3	5	5	6	6
T	/	3	3	5	5	6	6

注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M7L-80机座以下

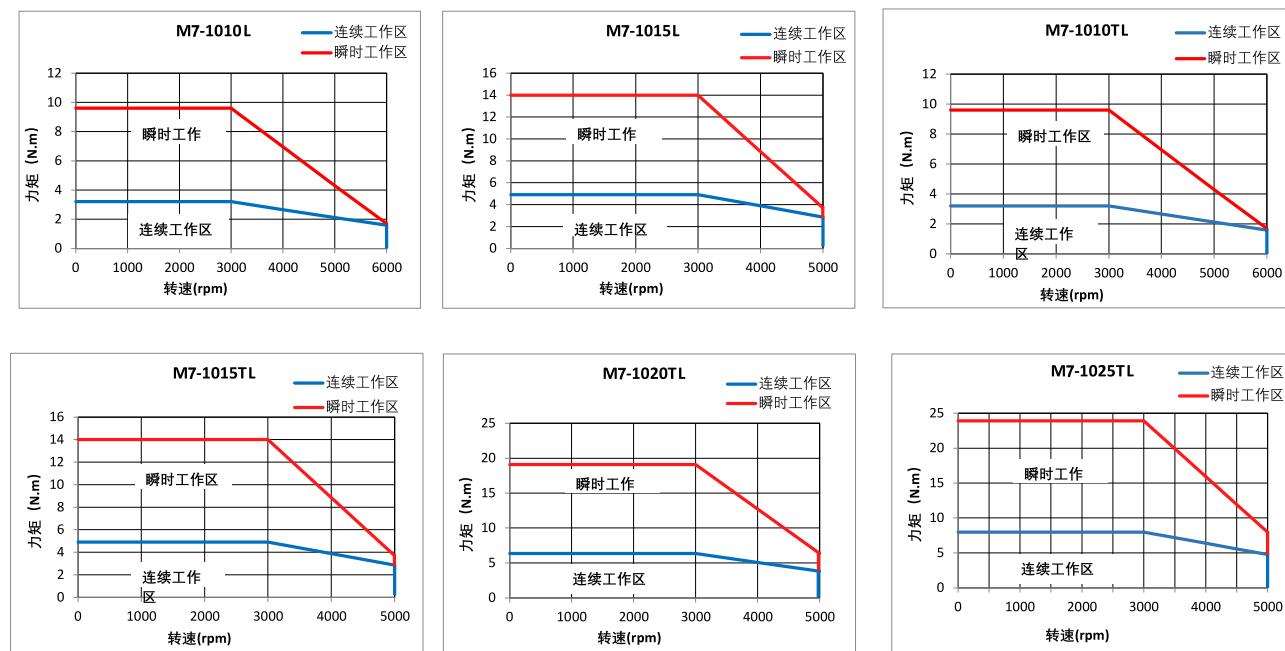


## ■ 伺服电机额定值

M7-□□□□□(B)L	220V		380V			
	1010	1015	1010T	1015T	1020T	1025T
机座 (mm)	□100					
额定功率 (W)	1000	1500	1000	1500	2000	2500
额定转速 (r/min)	3000	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 (r/min)	6500	6500	6500	6500	6500	6500
额定转矩 (N·m)	3.18	4.9	3.2	4.9	6.36	7.2
最大转矩 (N·m)	9.6	14.7	9.6	14.7	19.1	23.9
额定电流 (Arms)	6.4	8.9	3.2	4.5	5.5	7.2
最大电流 (Arms)	20	27.6	10	13.8	16.8	22.2
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	1.92[2.24]	2.7[3.02]	1.92[2.24]	2.7[3.02]	3.49[3.81]	4.27[4.59]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向 (N)	686	686	686	686	686
	轴向 (N)	196	196	196	196	196
制动器 规格	功率 (W)	17.6	17.6	17.6	17.6	17.6
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>8	>8	>8	>8	>8
重量 (kg)	3.7[4.6]	4.6[5.5]	3.7[4.6]	4.6[5.5]	5.5[6.4]	6.4[7.3]
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



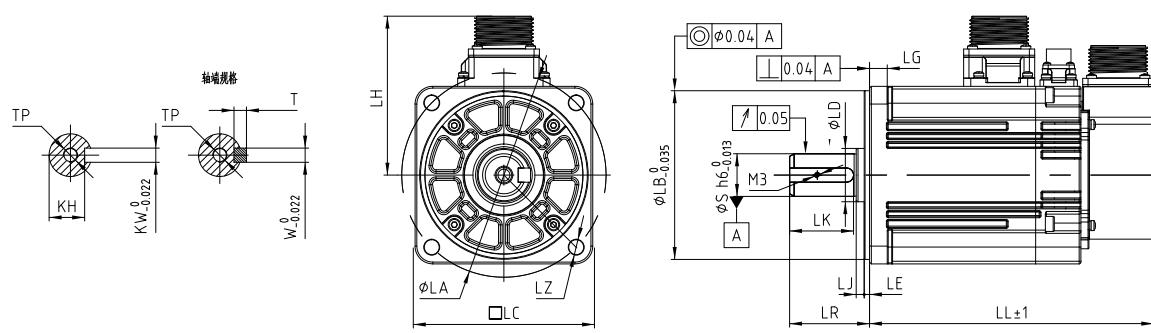
(单位:mm)

M7-□□□□[B]L	1010	1015	1010T	1015T	1020T	1025T
LL	140[160]	158[178.2]	140[160]	158.2[178.2]	175.7[195.7]	193.9[213.9]
LC	100	100	100	100	100	100
LR	45	45	45	45	45	45
LA	115	115	115	115	115	115
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5
LG	10	10	10	10	10	10
LE	3	3	3	3	3	3
LJ	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
S	24	24	24	24	24	24
LB	95	95	95	95	95	95
TP	M8×20	M8×20	M8×20	M8×20	M8×20	M8×20
LK	36	36	36	36	36	36
KH	20	20	20	20	20	20
KW	8	8	8	8	8	8
W	8	8	8	8	8	8
T	7	7	7	7	7	7

注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M7L-100机座

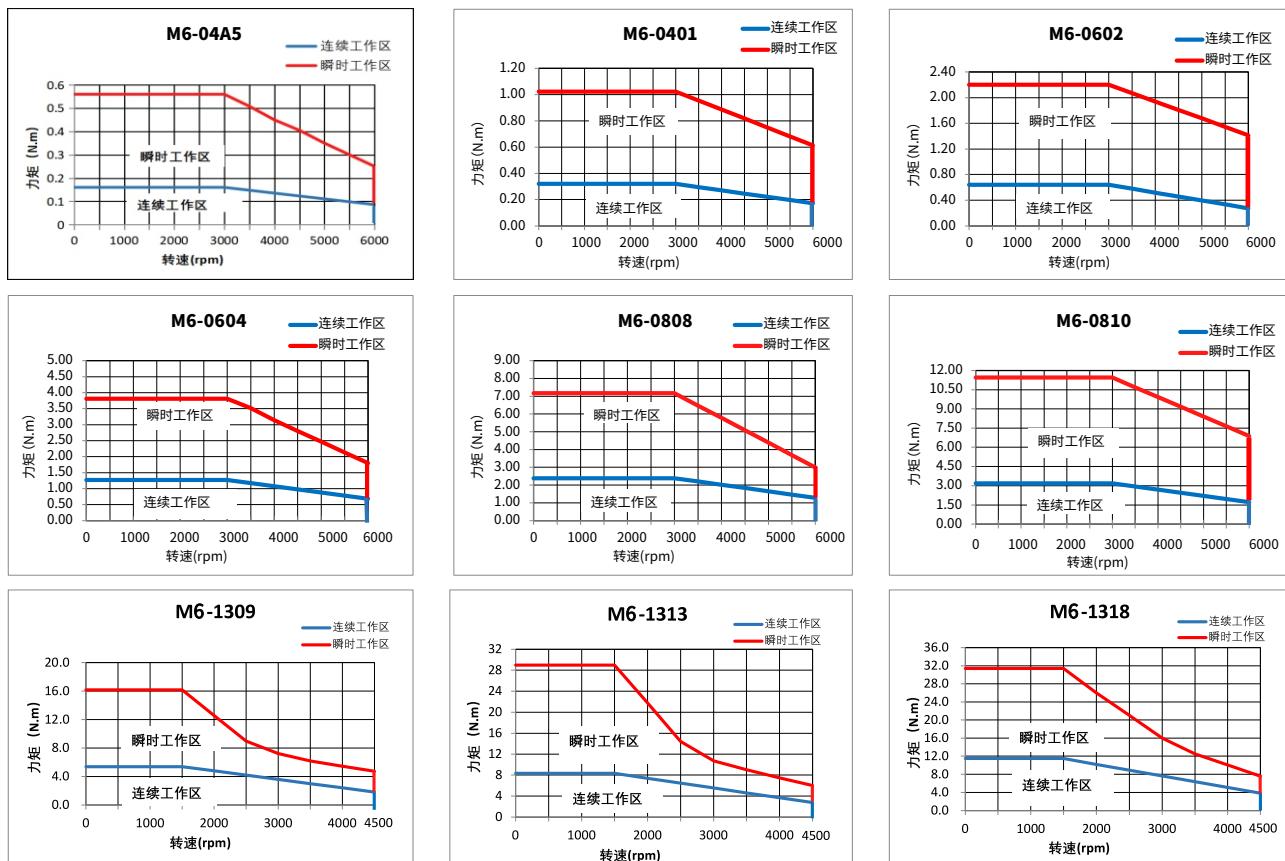


## ■ 伺服电机额定值

M6-□□□□□[B]	220V											
	04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318			
机座 (mm)	□40			□60			□80			□130		
额定功率 (W)	50	100	200	400	750	1000	850	1300	1800			
额定转速 (r/min)	3000	3000	3000	3000	3000	3000	1500	1500	1500			
最大转速 (r/min)	6500	6500	6500	6500	6500	6500	4500	4500	4500			
额定转矩 (N·m)	0.16	0.32	0.64	1.27	2.39	3.19	5.39	8.34	11.5			
最大转矩 (N·m)	0.48	0.95	2.23	3.81	7.17	9.56	16.17	29	33.1			
额定电流 (Arms)	0.93	0.92	1.5	2.1	4.1	5.7	6.8	9.3	11.2			
最大电流 (Arms)	2.79	2.85	5.5	6.4	13.4	17.7	20.4	32.4	32.1			
转子惯量 ( $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ )	0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]			
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP65	IP65	IP65			
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	F			
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15			
轴端容许 负荷	径向(N)	78	78	245	245	392	686	686	686			
	轴向(N)	54	54	74	74	147	196	196	196			
制动器 规格	功率(W)	6.9	6.9	7.5	7.5	11.5	11.5	16.5	16.5	16.5		
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24		
	保持转矩 (N·m)	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>3.2	>12	>12	>12			
重量 (kg)	0.28[0.44]	0.38[0.54]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]			
编码器分辨率	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit			

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



## ■ 电机尺寸

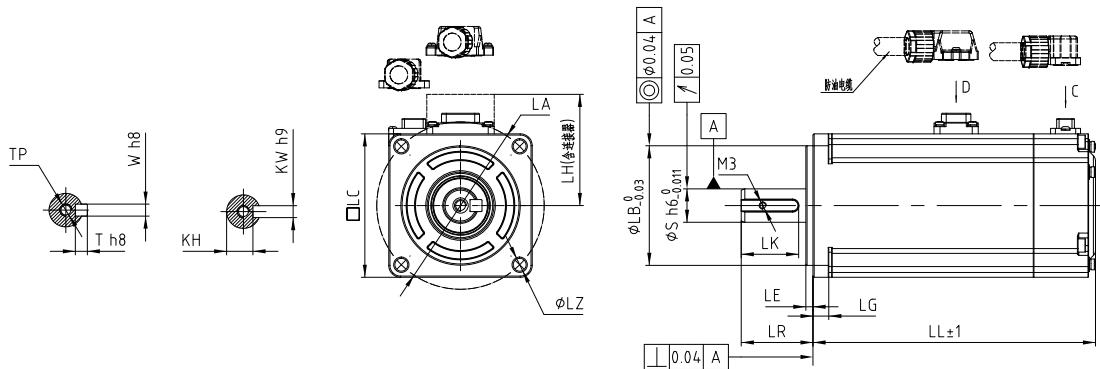
(单位:mm)

M6-□□□□[B]	04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318
LL	56.7	67.7[95]	71.8[101.1]	90.1[119.5]	95.7[126.6]	103.9[134.9]	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]
LC	40	40	60	60	80	80	130	130	130
LR	25	25	30	30	35	35	55	55	55
LA	46	46	70	70	90	90	145	145	145
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	158.8	158.8	158.8
LG	5	5	6.6	6.6	8.1	8.1	11.5	11.5	11.5
LE	3	3	3	3	3	3	6	6	6
LJ	3	3	3	3	3	3	0.5	0.5	0.5
S	8	8	14	14	19	19	22	22	22
LB	30	30	50	50	70	70	110	110	110
TP	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M6×20	M6×20	M6×20
LK	14	14	24	24	25	25	40	40	40
KH	6.2	6.2	11	11	15.5	15.5	18	18	18
KW	3	3	5	5	6	6	8	8	8
W	3	3	5	5	6	6	8	8	8
T	3	3	5	5	6	6	7	7	7

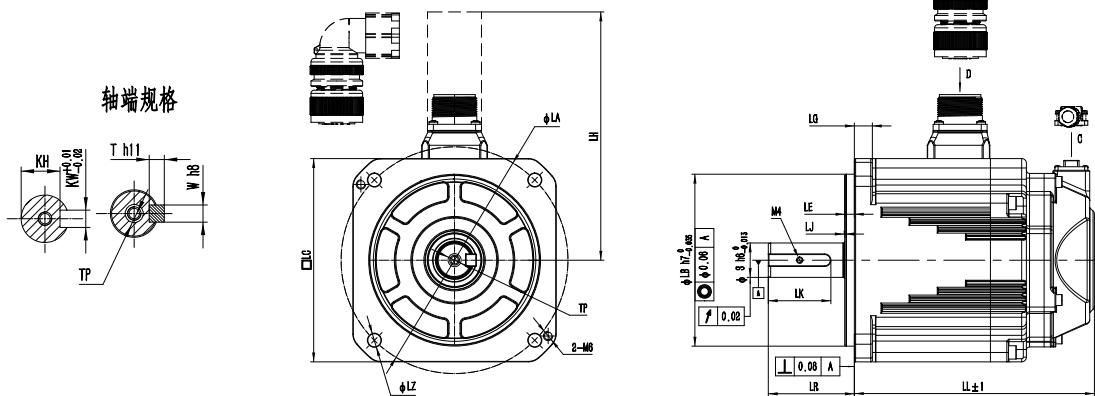
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M6-80机座以下



M6-130机座

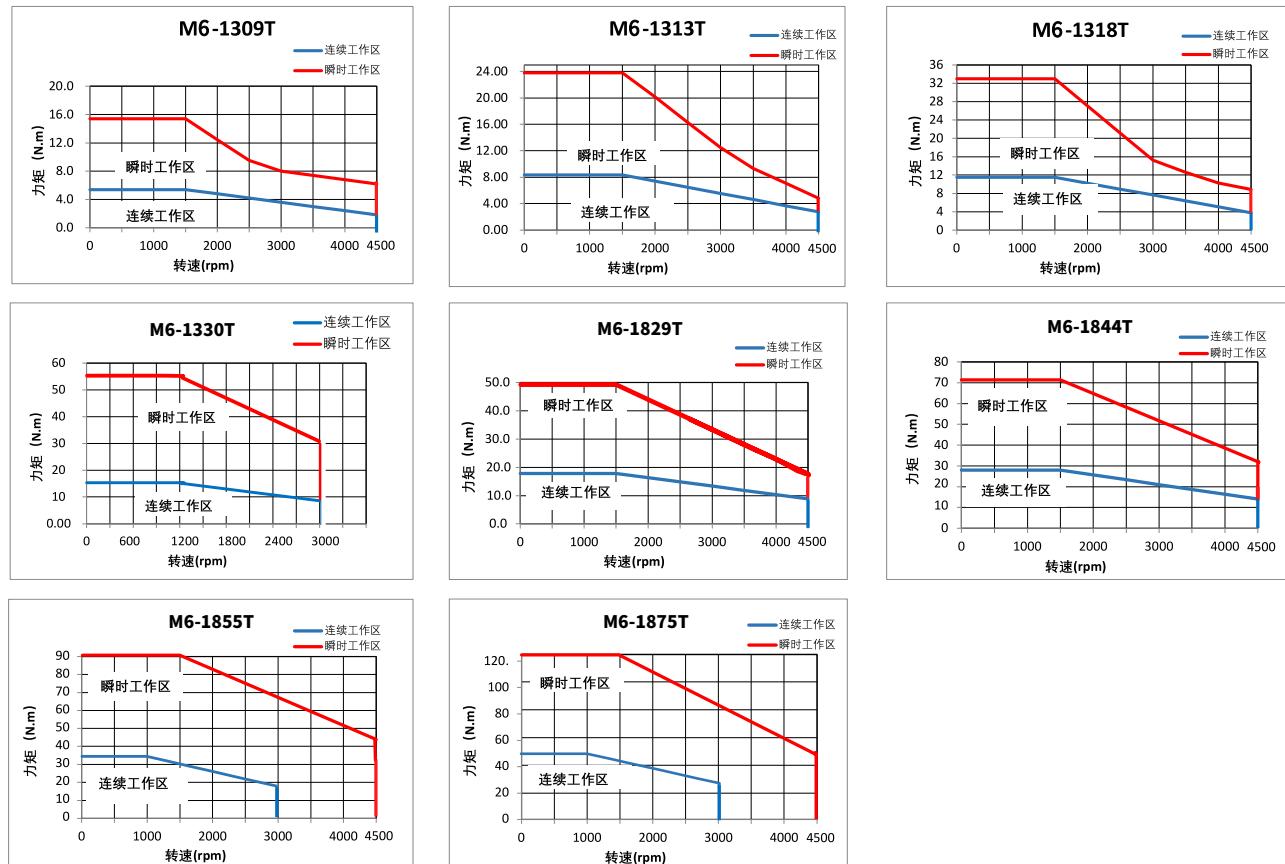


## ■ 伺服电机额定值

M6-□□□□□ (B)		380V							
		1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
机座 (mm)		□130				□180			
额定功率 (W)	850	1300	1800	3000	2900	4400	5500	7500	
额定转速 (r/min)	1500	1500	1500	1200	1500	1500	1500	1500	
最大转速 (r/min)	4500	4500	4500	3000	3000	3000	3000	3000	
额定转矩 (N·m)	5.39	8.34	11.5	16.55	18.6	28.4	35	48	
最大转矩 (N·m)	16.17	23.8	32.8	55.64	50.22	71.3	91	120	
额定电流 (Arms)	3.4	4.6	5.4	9.5	9.26	14.66	17.8	22.5	
最大电流 (Arms)	10.2	13.8	16.5	30.52	28.5	40	49.1	57.2	
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	38.6[39.8]	47.6[55.8]	71.4[79.6]	95.8[103.5]	143.4[151.1]	
防护等级	IP65	IP65							
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15							
轴端容许 负荷	径向 (N)	686	686	686	686	1470	1470	1764	1764
	轴向 (N)	196	196	196	196	490	490	588	588
制动器 规格	功率 (W)	16.5	16.5	16.5	16.5	31	31	35	35
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>12	>12	>12	>12	>55	>55	>55	>55
重量 (kg)	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	12[14.1]	14.0[18.0]	17.9[21.9]	22.5[36.6]	30.2[34.3]	
编码器分辨率	21bit	21bit	21bit	18bit	21bit	21bit	21bit	21bit	

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



## ■ 电机尺寸

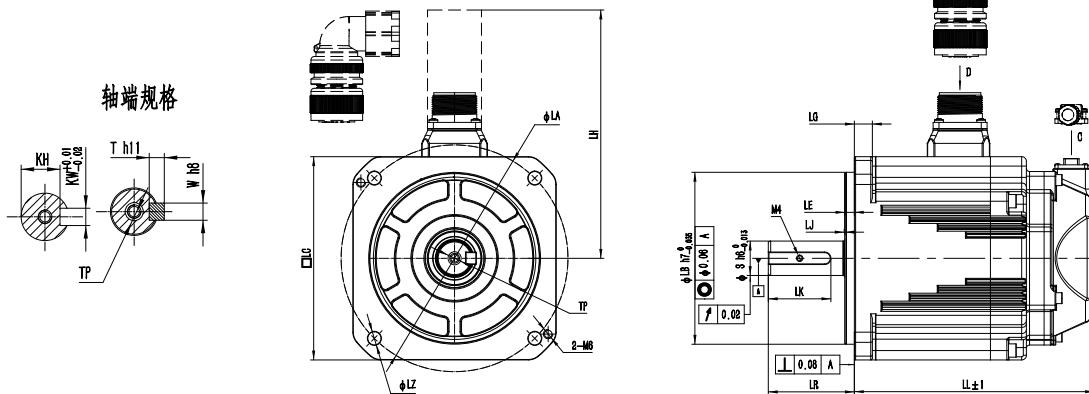
(单位:mm)

M6-□□□□□[B]	1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
LL	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]	223[249.8]	159.5[193.5]	183.5[217.3]	207[240.8]	254[287.8]
LC	130	130	130	130	180	180	180	180
LR	55	55	55	55	79	79	113	113
LA	145	145	145	145	200	200	200	200
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5
LH	158.8	158.8	158.8	158.8	199	199	199	199
LG	11.5	11.5	11.5	11.5	15.5	15.5	15.5	15.5
LE	6	6	6	6	3.2	3.2	3.2	3.2
LJ	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
S	22	22	22	22	35	35	42	42
LB	110	110	110	110	114.3	114.3	114.3	114.3
TP	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20	M12X25	M12X25	M16X32	M16X32
LK	40	40	40	40	65	65	96	96
KH	18	18	18	18	30	30	37	37
KW	8	8	8	8	10	10	12	12
W	8	8	8	8	10	10	12	12
T	7	7	7	7	8	8	8	8

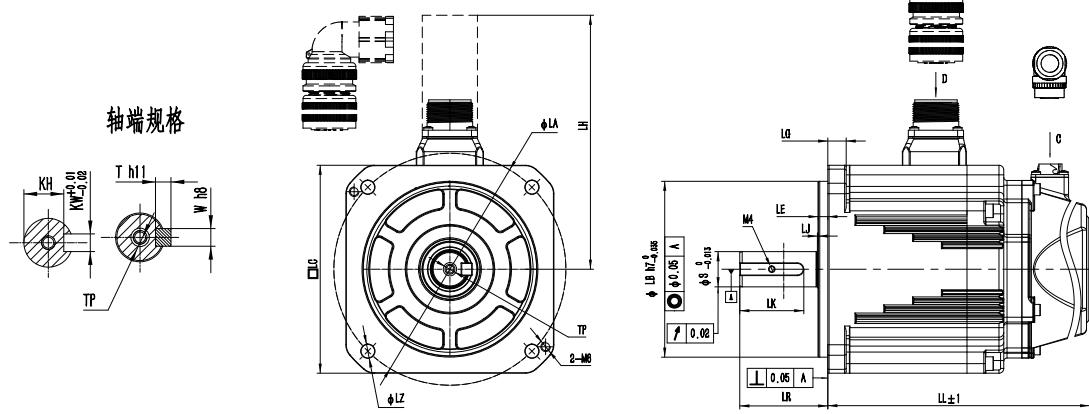
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M6-130机座



M6-180机座



# M5系列

50W~1.8kW

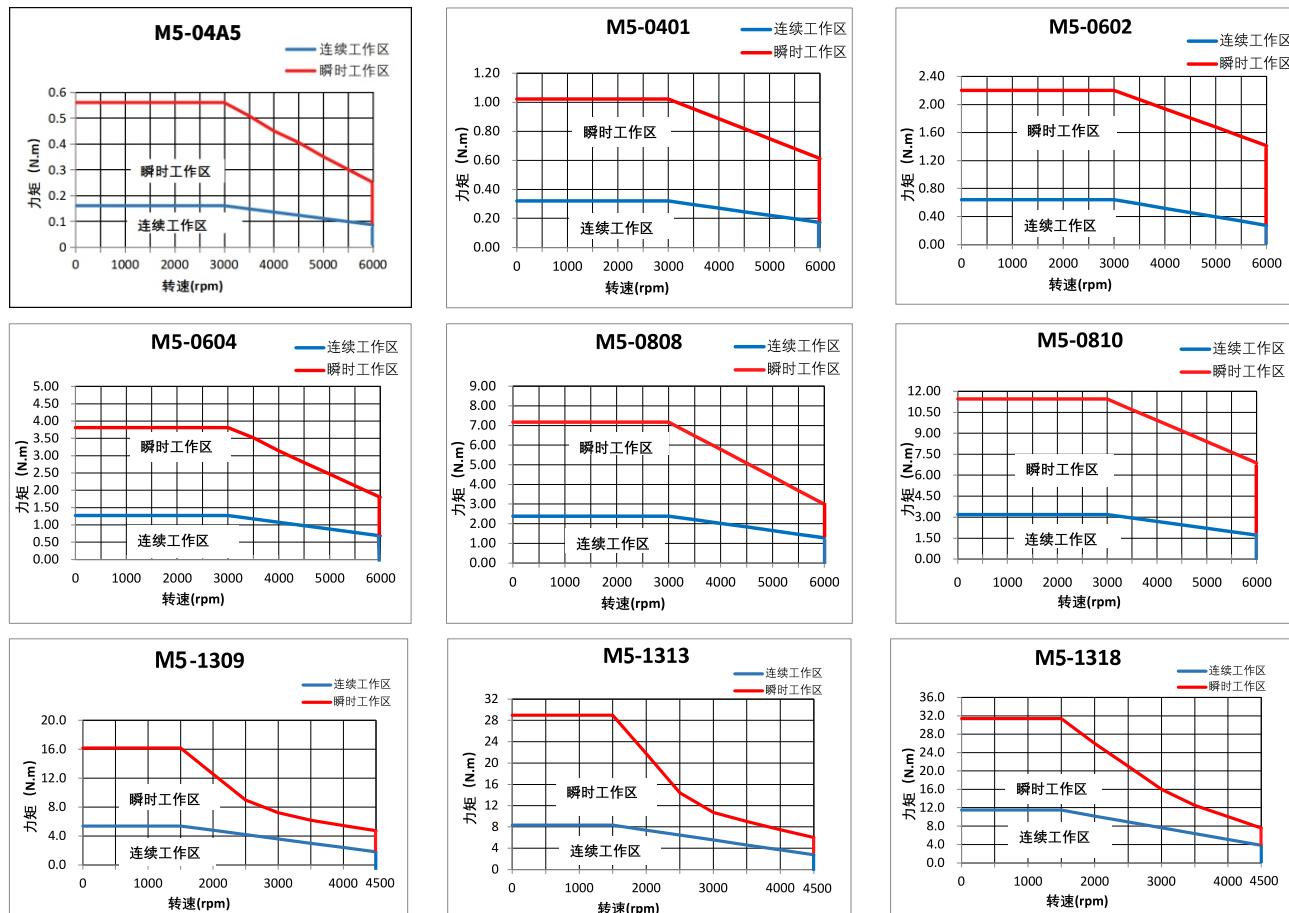


## 伺服电机额定值

M5-□□□□□[B]		220V								
		04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318
机座 (mm)		□40		□60		□80		□130		
额定功率 (W)	50	100	200	400	750	1000	850	1300	1800	
额定转速 (r/min)	3000	3000	3000	3000	3000	3000	1500	1500	1500	
最大转速 (r/min)	6000	6000	6000	6000	6000	6000	4500	4500	4500	
额定转矩 (N·m)	0.16	0.32	0.64	1.27	2.39	3.19	5.39	8.34	11.5	
最大转矩 (N·m)	0.56	0.95	2.23	3.81	7.17	9.56	16.17	29	33.1	
额定电流 (Arms)	0.93	0.92	1.5	2.1	4.1	5.7	6.8	9.3	11.2	
最大电流 (Arms)	3.39	2.85	5.5	6.4	13.4	17.7	20.4	32.4	32.1	
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP65	IP65	IP65	
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	
轴端容许 负荷	径向(N)	78	78	245	245	392	392	686	686	686
	轴向(N)	54	54	74	74	147	147	196	196	196
制动器 规格	功率(W)	6.9	6.9	7.5	7.5	11.5	11.5	16.5	16.5	16.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>3.2	>3.2	>12	>12	>12
重量 (kg)	0.38[0.54]	0.38[0.54]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	
编码器分辨率	18bit	18bit	18bit	18bit	18bit	18bit	18bit	18bit	18bit	

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## 转速-转矩特性曲线



## ■ 电机尺寸

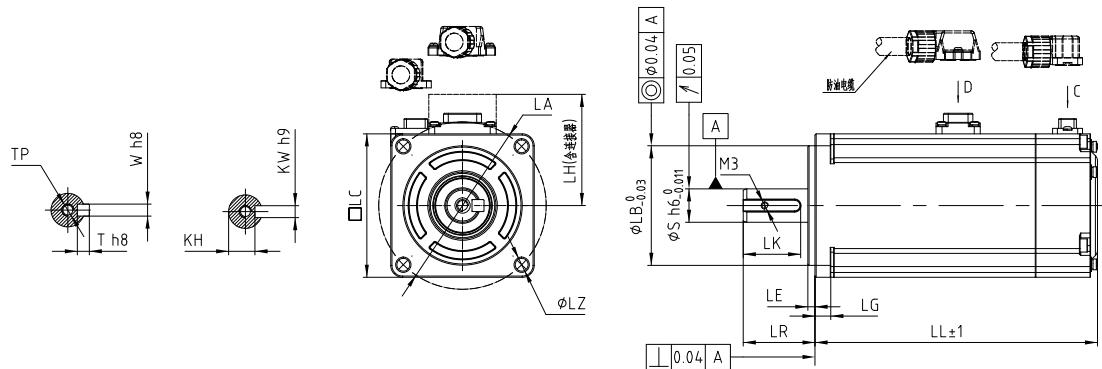
(单位:mm)

M5-□□□□[B]	04A5	0401	0602	0604	0808	0810	1309	1313	1318
LL	56.7	67.7[95]	71.8[101.1]	90.1[119.5]	95.7[126.6]	103.9[134.9]	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]
LC	40	40	60	60	80	80	130	130	130
LR	25	25	30	30	35	35	55	55	55
LA	46	46	70	70	90	90	145	145	145
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	158.8	158.8	158.8
LG	5	5	6.6	6.6	8.1	8.1	11.5	11.5	11.5
LE	3	3	3	3	3	3	6	6	6
LJ	3	3	3	3	3	3	0.5	0.5	0.5
S	8	8	14	14	19	19	22	22	22
LB	30	30	50	50	70	70	110	110	110
TP	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M6×20	M6×20	M6×20
LK	14	14	24	24	25	25	40	40	40
KH	6.2	6.2	11	11	15.5	15.5	18	18	18
KW	3	3	5	5	6	6	8	8	8
W	3	3	5	5	6	6	8	8	8
T	3	3	5	5	6	6	7	7	7

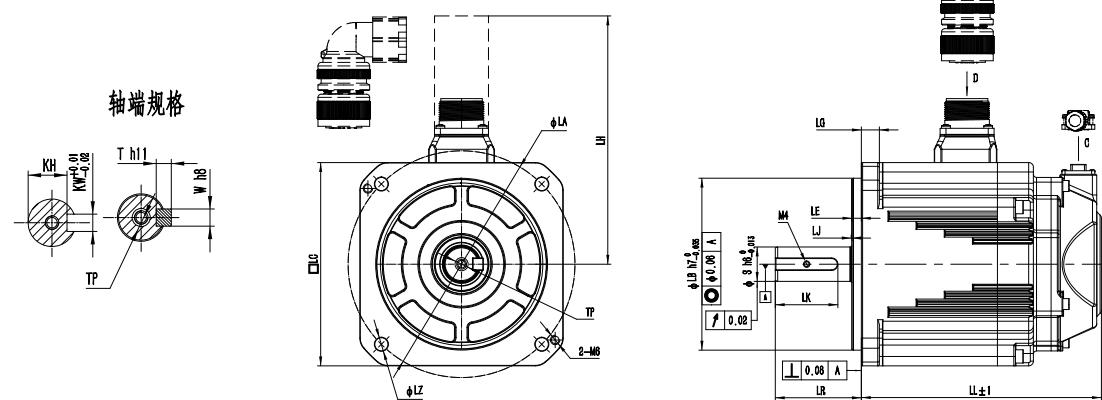
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M5-80机座以下



M5-130机座

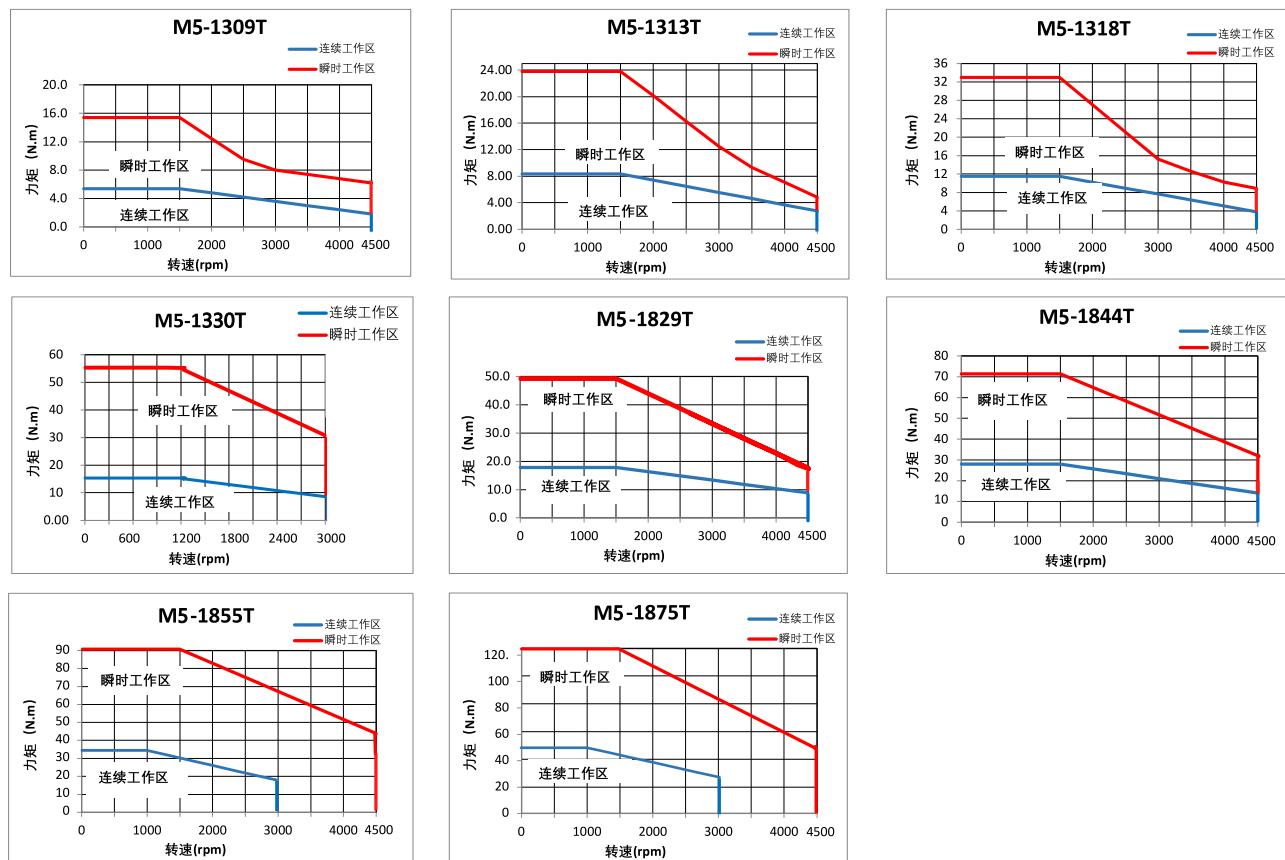


## ■ 伺服电机额定值

M5-□□□□□ (B)		380V							
		1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
机座 (mm)		□130				□180			
额定功率 (W)	850	1300	1800	3000	2900	4400	5500	7500	
额定转速 (r/min)	1500	1500	1500	1200	1500	1500	1500	1500	
最大转速 (r/min)	4500	4500	4500	3000	3000	3000	3000	3000	
额定转矩 (N·m)	5.39	8.34	11.5	16.55	18.6	28.4	35	48	
最大转矩 (N·m)	16.17	23.8	32.8	55.64	50.22	71.3	91	120	
额定电流 (Arms)	3.4	4.6	5.4	9.5	9.26	14.66	17.8	22.5	
最大电流 (Arms)	10.2	13.8	16.5	30.52	28.5	40	49.1	57.2	
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	38.6[39.8]	47.6[55.8]	71.4[79.6]	95.8[103.5]	143.4[151.1]	
防护等级	IP65	IP65							
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15							
轴端容许 负荷	径向 (N)	686	686	686	686	1470	1470	1764	1764
	轴向 (N)	196	196	196	196	490	490	588	588
制动器 规格	功率 (W)	16.5	16.5	16.5	16.5	31	31	35	35
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>12	>12	>12	>12	>55	>55	>55	>55
重量 (kg)	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	12[14.1]	14.0[18.0]	17.9[21.9]	22.5[36.6]	30.2[34.3]	
编码器分辨率	18bit	18bit							

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线



## ■ 电机尺寸

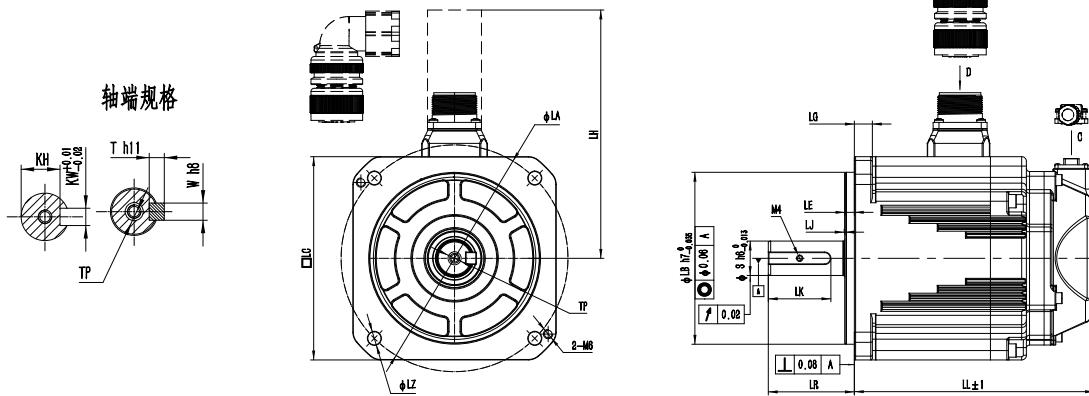
(单位:mm)

M5-□□□□[B]	1309T	1313T	1318T	1330T	1829T	1844T	1855T	1875T
LL	126[153.5]	144[171.5]	162[189.5]	223[249.8]	159.5[193.5]	183.5[217.3]	207[240.8]	254[287.8]
LC	130	130	130	130	180	180	180	180
LR	55	55	55	55	79	79	113	113
LA	145	145	145	145	200	200	200	200
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5	4-Φ13.5
LH	158.8	158.8	158.8	158.8	199	199	199	199
LG	11.5	11.5	11.5	11.5	15.5	15.5	15.5	15.5
LE	6	6	6	6	3.2	3.2	3.2	3.2
LJ	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
S	22	22	22	22	35	35	42	42
LB	110	110	110	110	114.3	114.3	114.3	114.3
TP	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20	M12X25	M12X25	M16X32	M16X32
LK	40	40	40	40	65	65	96	96
KH	18	18	18	18	30	30	37	37
KW	8	8	8	8	10	10	12	12
W	8	8	8	8	10	10	12	12
T	7	7	7	7	8	8	8	8

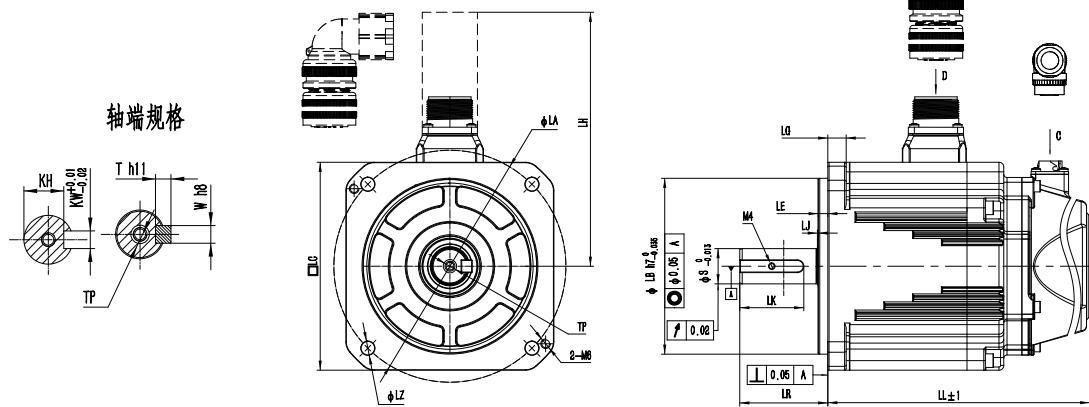
注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

M5-130机座



M5-180机座

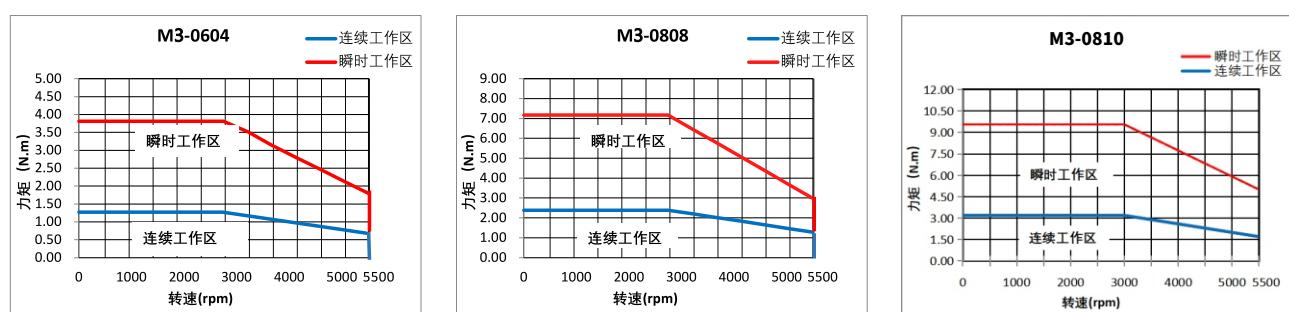


## ■ 伺服电机额定值

M3-□□□□□[B]	220V		
	0604	0808	0810
机座 (mm)	□60	□80	
额定功率 (W)	400	750	1000
额定转速 (r/min)	3000	3000	3000
最大转速 (r/min)	5500	5500	5500
额定转矩 (N·m)	1.27	2.39	3.19
最大转矩 (N·m)	3.81	7.17	9.56
额定电流 (Arms)	2.1	4.1	5.7
最大电流 (Arms)	6.4	13.4	17.7
转子惯量 ( $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ )	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]
防护等级	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向 (N)	245	392
	轴向 (N)	74	147
制动力器 规格	功率 (W)	7.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24
	保持转矩 (N·m)	>1.5	>3.2
重量 (kg)	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]
编码器分辨率	17bit	17bit	17bit

注：上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 转速-转矩特性曲线

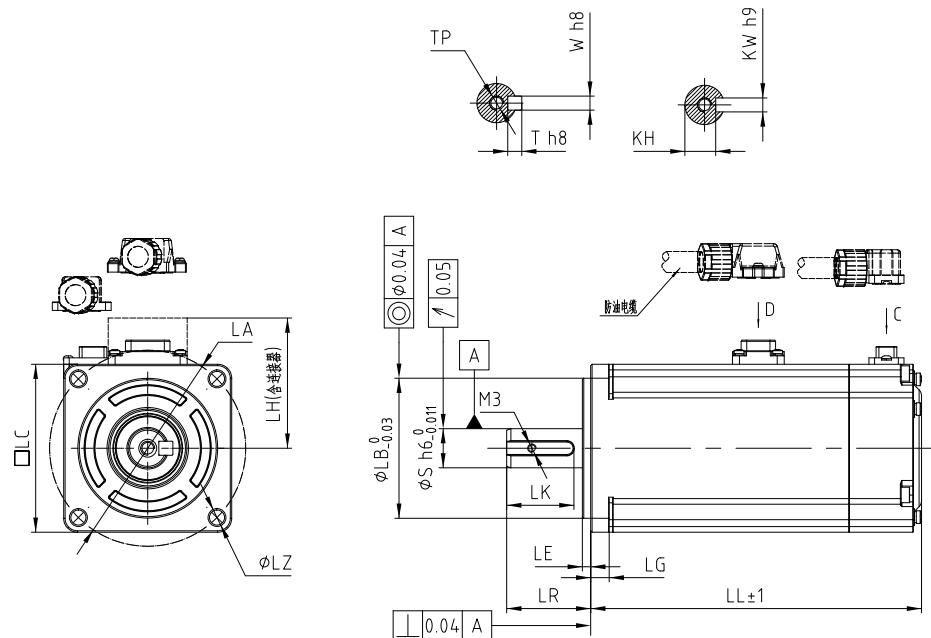


(单位:mm)

M3-□□□□[B]	0604	0808	0810
LL	90.1[119.5]	95.7[126.6]	103.9[134.9]
LC	60	80	80
LR	30	35	35
LA	70	90	90
LZ	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	47.5MAX	57MAX	57MAX
LG	6.6	8.1	8.1
LE	3	3	3
LJ	3	3	3
S	14	19	19
LB	50	70	70
TP	M5X12	M5X15	M5X15
LK	24	25	25
KH	11	15.5	15.5
KW	5	6	6
W	5	6	6
T	5	6	6

注:上述表格[]括号内为带抱闸电机的参数值。

## ■ 外形示意图

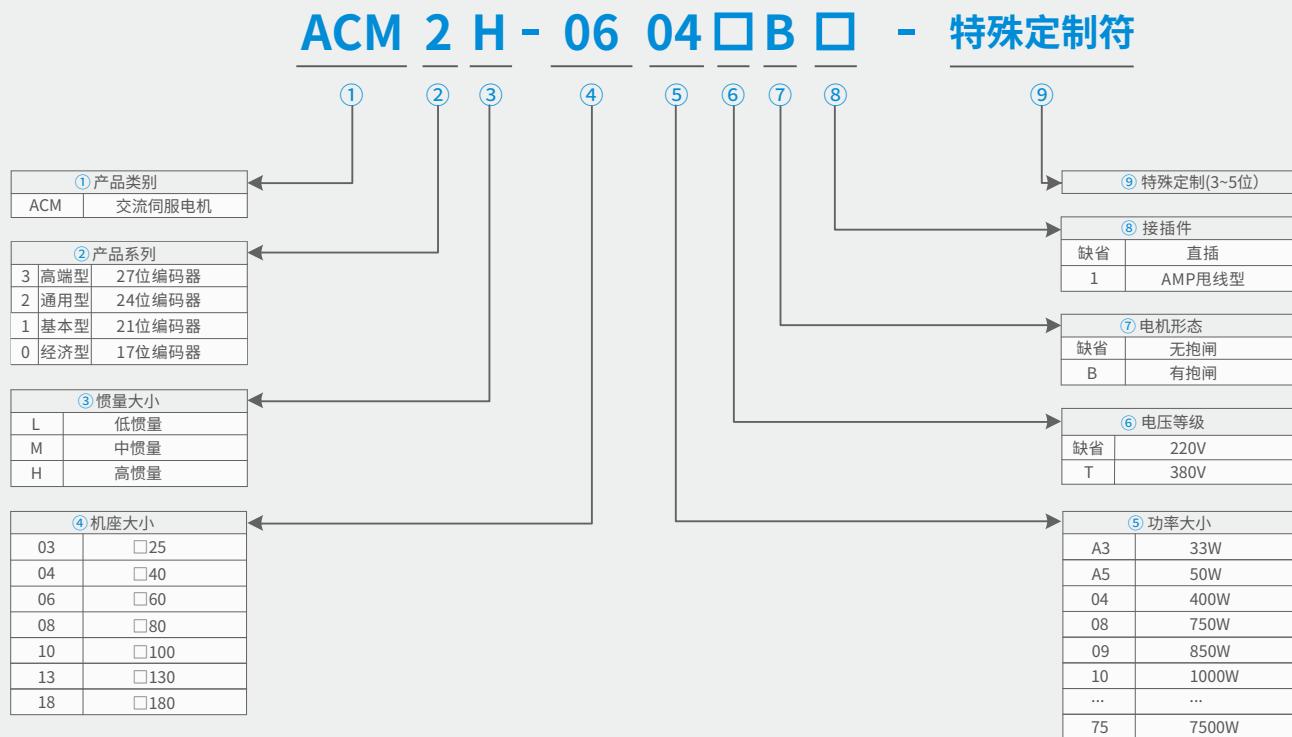


# 交流伺服电机 ACM电机系列

## ■ 产品家族



## ■ 命名规则



## ACM2L-03A3系列

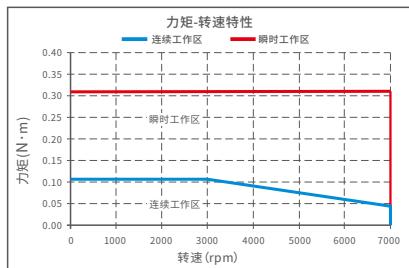
33W

□25

## ■ 伺服电机额定值

ACM2L-03A3 (B)		
额定电压[V]	220	
法兰 [mm]	25	
额定功率 [W]	33	
额定转速 [r/min]	3000	
最大转速 [r/min]	7000	
额定转矩 [N·m]	0.105	
最大转矩 [N·m]	0.315	
额定电流 [Arms]	0.87	
最大电流 [Arms]	2.6	
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	0.006[0.007]	
防护等级	IP54	
绝缘等级	F	
振动等级	V15	
轴端容许 负荷	径向[N] 轴向[N]	44 14.5
制 动 器 规 格	额定功率 [W] 额定电压 保持转矩 [N·m]	16 DC24 $\geq 0.15$
重 量 [kg]	-	
编 码 器 分 辨 率	24bit(单圈)	

## ■ 转速-转矩特性曲线

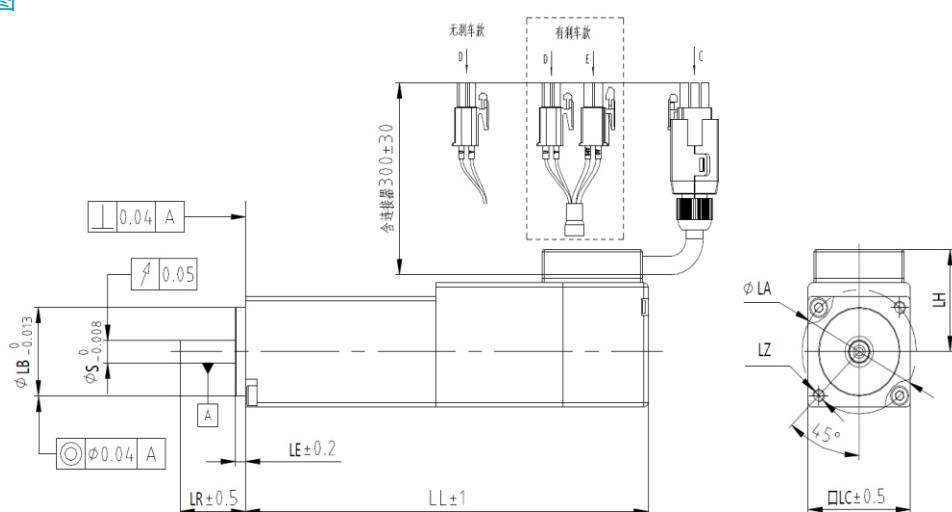


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

型号	功率	LL	LC	LR	LA	LZ	LH	LE	S	LB
ACM2L-03A3	30W	72.5	25	16	28	2-M3X8	23MAX	2.5±0.2	5	20
ACM2L-03A3B	30W	98.5	25	16	28	2-M3X8	23MAX	2.5±0.2	5	20

## ■ 外形示意图



# ACM2L系列

100W~1kW

□40

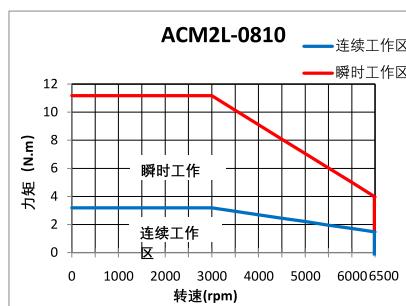
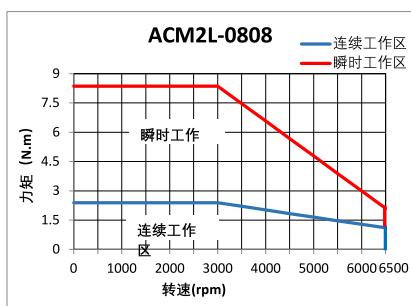
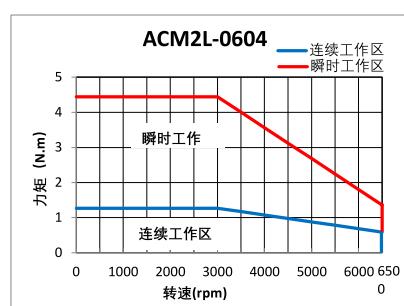
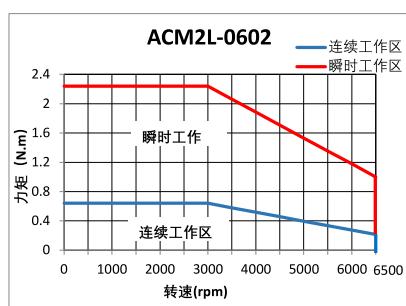
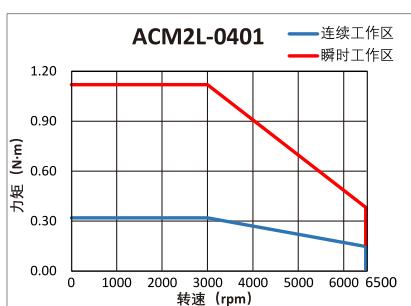
□60

□80

## ■ 伺服电机额定值

ACM2L-□□□□□ (B)		220V				
		0401	0602	0604	0808	0810
机座 [mm]	□40	□60		□80		
额定功率 [W]	100	200	400	750	1000	
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000	
最大转速 [r/min]	6500	6500	6500	6500	6500	
额定转矩 [N·m]	0.32	0.64	1.27	2.39	3.18	
最大转矩 [N·m]	1.12	2.23	4.46	8.36	11.14	
额定电流 [Arms]	1.18	1.5	2.4	4.2	5.7	
最大电流 [Arms]	4.13	5.7	9.1	16.1	21.9	
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	0.032[0.042]	0.14[0.15]	0.25[0.26]	0.77[0.79]	1[1.02]	
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	
绝缘等级	F	F	F	F	F	
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	
轴端容许 负荷	径向 [N]	78	245	245	392	392
	轴向 [N]	54	74	74	147	147
制动器 规格	功率 [W]	6.9	8.3	8.3	11.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>0.4	>2	>2	>3.2	>3.2
重量 [kg]	0.43[0.59]	0.85[1.2]	1.19[1.54]	2.12[2.74]	2.56[3.17]	
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	

## ■ 转速-转矩特性曲线

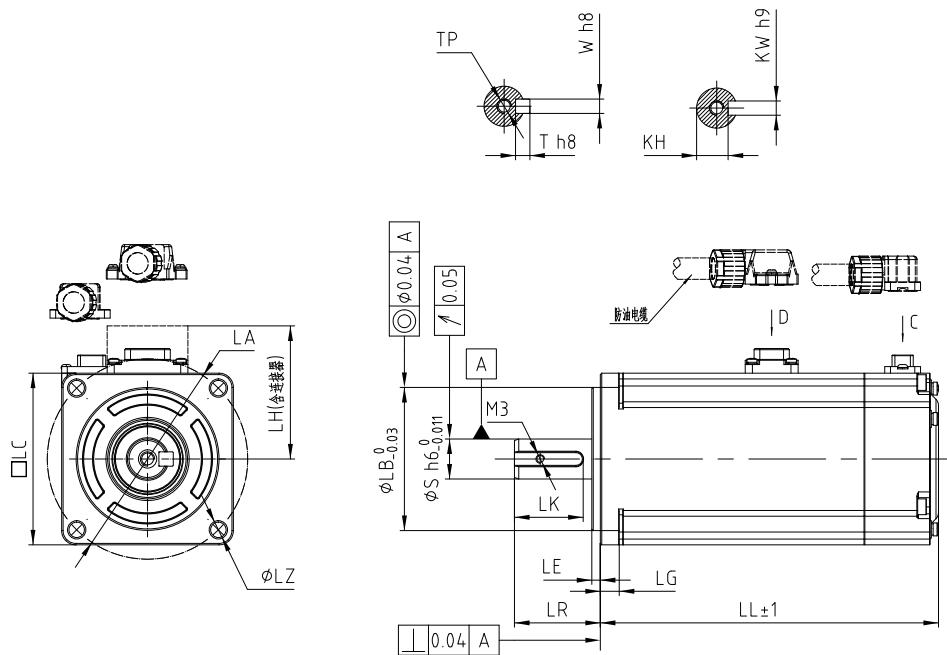


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

ACM2L	0401	0401B	0602	0602B	0604	0604B	0808	0808B	0810	0810B
LL	67.7	95	71.8	101.1	88.8	118.1	90.9	121.9	103.9	134.9
LC	40	40	60	60	60	60	80	80	80	80
LR	25	25	30	30	30	30	35	35	35	35
LA	46	46	70	70	70	70	90	90	90	90
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	57MAX	57MAX
LG	5	5	6.6	6.6	6.6	6.6	8.1	8.1	8.1	8.1
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LJ	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
S	8	8	14	14	14	14	19	19	19	19
LB	30	30	50	50	50	50	70	70	70	70
TP	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M5X15	M5X15
LK	14	14	24	24	24	24	25	25	25	25
KH	6.2	6.2	11	11	11	11	15.5	15.5	15.5	15.5
KW	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
W	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
T	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6

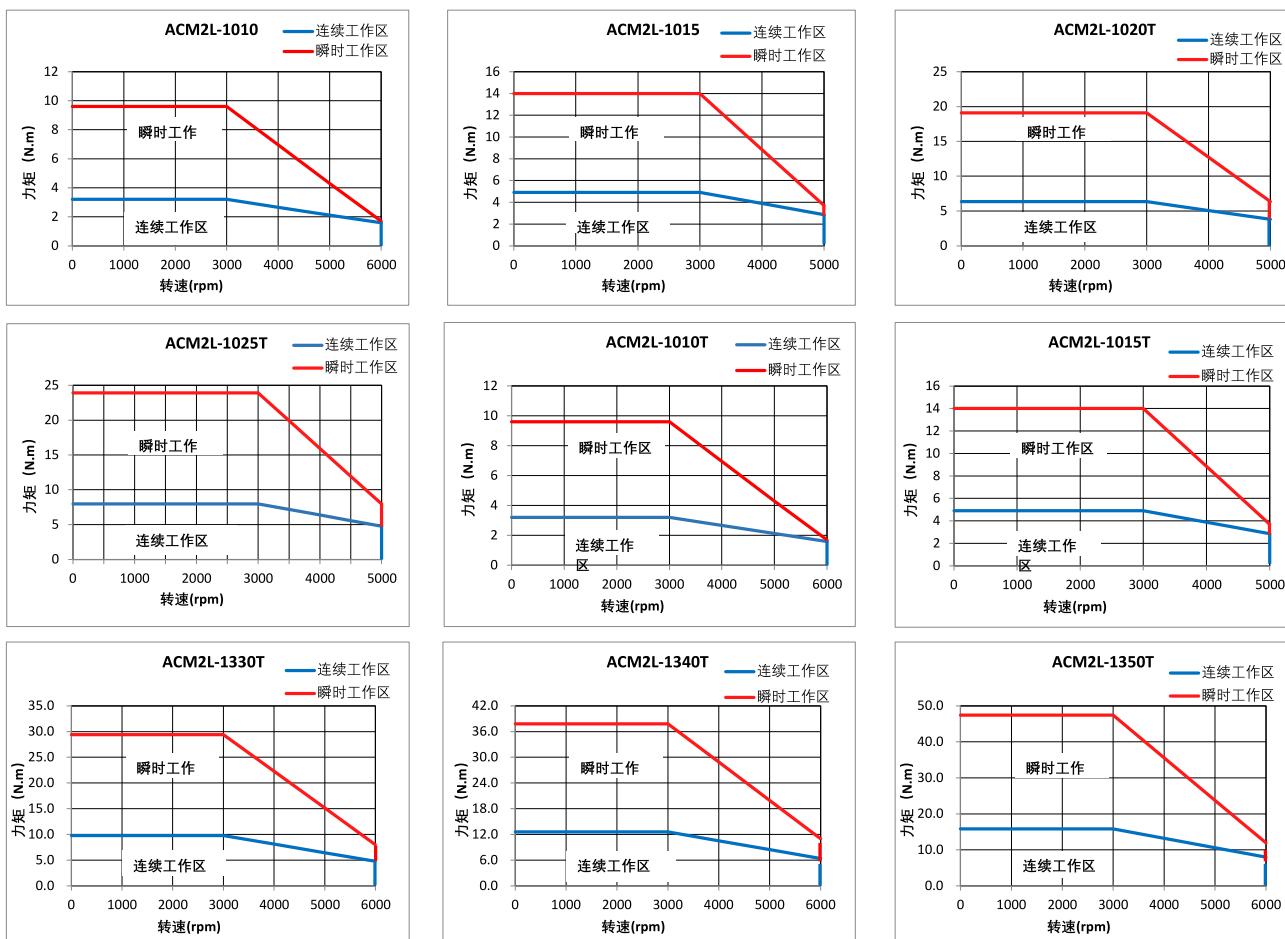
## ■ 外形示意图



## ■ 伺服电机额定值

ACM2L-□□□□□(B)	220V		380V						
	1010	1015	1010T	1015T	1020T	1025T	1330T	1340T	1350T
机座 [mm]	□100							□130	
额定功率 [W]	1000	1500	1000	1500	2000	2500	3000	4000	5000
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 [r/min]	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000
额定转矩 [N·m]	3.18	4.9	3.2	4.9	6.36	7.96	9.8	12.6	15.8
最大转矩 [N·m]	9.6	14.7	9.6	14.7	19.1	23.9	29.4	37.8	47.4
额定电流 [Arms]	6.4	8.9	3.2	4.5	5.5	7.2	10	13	16
最大电流 [Arms]	20	27.6	10	13.8	16.8	22.2	30	39	48
转子惯量 [ $10^{-4}\text{kg}\cdot\text{m}^2$ ]	1.92[2.24]	2.7[3.02]	1.92[2.24]	2.7[3.02]	3.49[3.81]	4.27[4.59]	9.6[11.3]	11.4[13.1]	13.9[15.6]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向 [N]	686	686	686	686	686	392	392	392
	轴向 [N]	196	196	196	196	196	1176	1176	1176
制动器 规格	功率 [W]	17.6	17.6	17.6	17.6	17.6	14.4	14.4	14.4
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>8	>8	>8	>8	>8	>15	>15	>15
	重量 [kg]	3.7[4.6]	4.6[5.5]	3.7[4.6]	4.6[5.5]	5.5[6.4]	6.4[7.3]	9.6[11.3]	13.5[15.2]
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit

## ■ 转速-转矩特性曲线



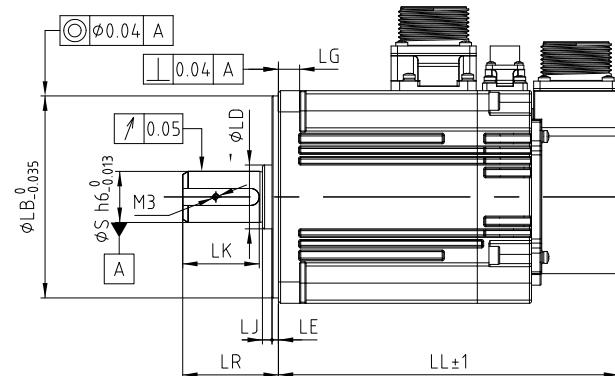
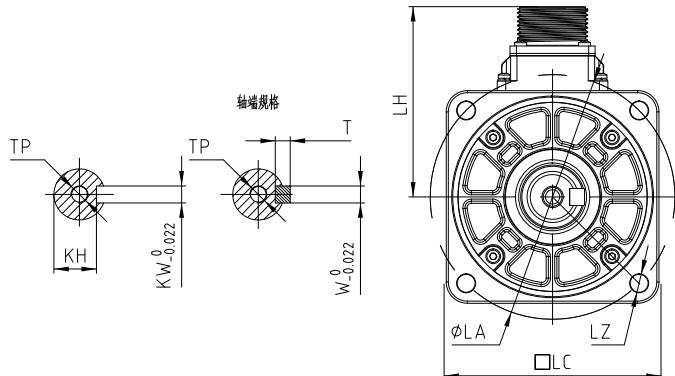
(单位:mm)

## ■ 电机尺寸

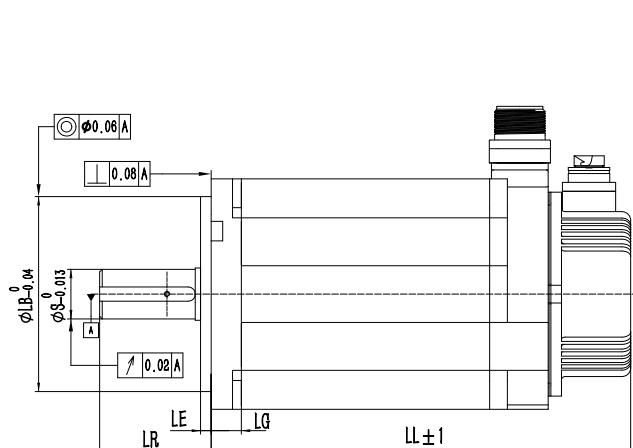
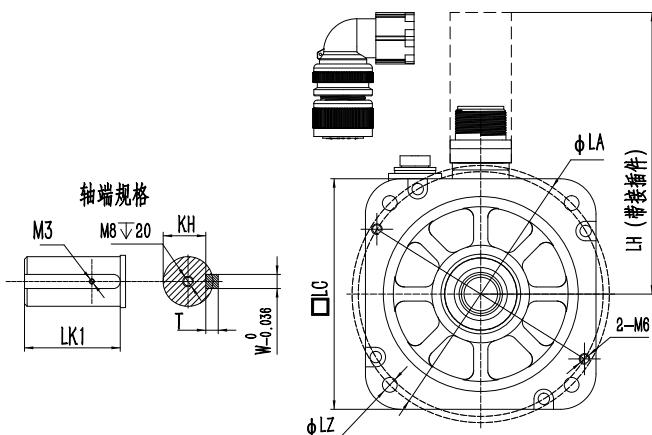
ACM2L	1010(T)	1010(T)B	1015(T)	1015(T)B	1020T	1020TB	1025T	1025TB	1330T	1330TB	1340T	1340TB	1350T	1350TB
LL	140	160	158.2	178.2	175.7	195.7	193.9	213.9	236.5	248.5	256.5	268.5	276.5	288.5
LC	100	100	100	100	100	100	100	100	130	130	130	130	130	130
LR	45	45	45	45	45	45	45	45	63	63	63	63	63	63
LA	115	115	115	115	115	115	115	115	145	145	145	145	145	145
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5	89.5	158.8	158.8	158.8	158.8	158.8	158.8
LG	10	10	10	10	10	10	10	10	17	17	17	17	17	17
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	6	6	6	6	6	6
LJ	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	3	3	3	3	3	3
S	24	24	24	24	24	24	24	24	28	28	28	28	28	28
LB	95	95	95	95	95	95	95	95	110	110	110	110	110	110
TP	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20	M8X20
LK	36	36	36	36	36	36	36	36	54	54	54	54	54	54
KH	20	20	20	20	20	20	20	20	21	21	21	21	21	21
KW	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
W	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8
T	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7	7

## ■ 外形示意图

ACM2L-100机座



ACM2L-130机座



# ACM2H系列

50W~1kW

□40

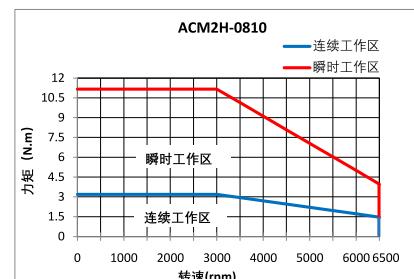
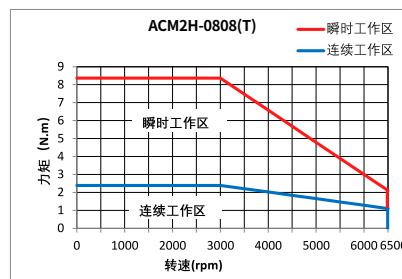
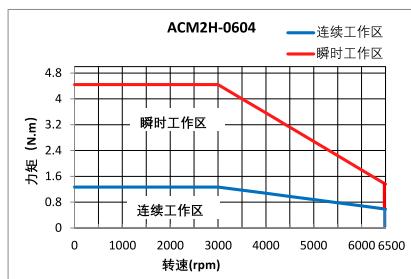
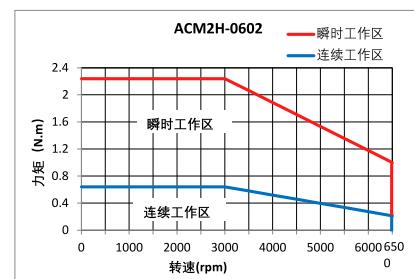
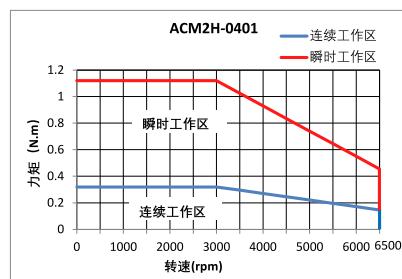
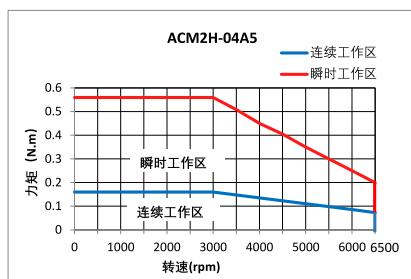
□60

□80

## ■ 伺服电机额定值

ACM2H-□□□□□(B)	220V							380V
	04A5	0401	0602	0604	0606	0808	0810	0808T
机座 [mm]	□40		□60			□80		
额定功率 [W]	50	100	200	400	600	750	1000	750
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 [r/min]	6500	6500	6500	6500	6500	6500	6500	6500
额定转矩 [N·m]	0.16	0.32	0.64	1.27	1.91	2.39	3.19	2.39
最大转矩 [N·m]	0.56	1.11	2.23	4.46	6.69	8.36	11.14	8.36
额定电流 [Arms]	0.93	0.92	1.5	2.1	3.7	4.1	5.7	2.7
最大电流 [Arms]	3.39	3.36	5.4	7.6	13.3	15.4	21	10.1
转子惯量 [ $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ ]	0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	0.83[0.85]	1.5[1.65]	2[2.15]	1.5[1.65]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向[N]	78	78	245	245	245	392	392
	轴向[N]	54	54	74	74	74	147	147
制动器 规格	功率[W]	6.9	6.9	8.3	8.3	8.3	11.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>2	>3.2	>3.2
重量 [kg]	0.28[0.44]	0.28[0.44]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	1.5[1.75]	2.1[2.7]	2.8[3.4]	2.1[2.7]
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit	24bit

## ■ 转速-转矩特性曲线

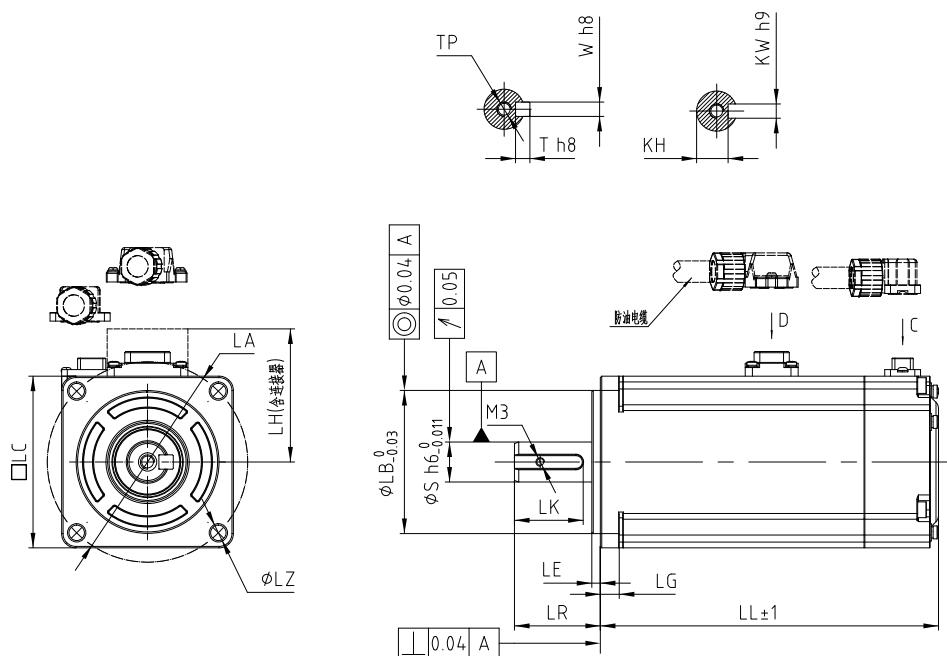


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

ACM2H	04A5	04A5B	0401	0401B	0602	0602B	0604	0604B	0606	0606B	0808(T)	0808(T)B	0810	0810B
LL	56.7	84	67.7	95	71.8	101.1	88.8	118.1	108.8	148.1	90.9	121.9	103.9	134.9
LC	40	40	40	40	60	60	60	60	60	60	80	80	80	80
LR	25	25	25	25	30	30	30	30	30	30	35	35	35	35
LA	46	46	46	46	70	70	70	70	70	70	90	90	90	90
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	38MAX	38MAX	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	57MAX	57MAX
LG	5	5	5	5	6.6	6.6	6.6	6.6	6.6	6.6	8.1	8.1	8.1	8.1
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LJ	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
S	8	8	8	8	14	14	14	14	14	14	19	19	19	19
LB	30	30	30	30	50	50	50	50	50	50	70	70	70	70
TP	M3X6	M3X6	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M5X15	M5X15
LK	14	14	14	14	24	24	24	24	24	24	25	25	25	25
KH	6.2	6.2	6.2	6.2	11	11	11	11	11	11	15.5	15.5	15.5	15.5
KW	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6
W	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6
T	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6

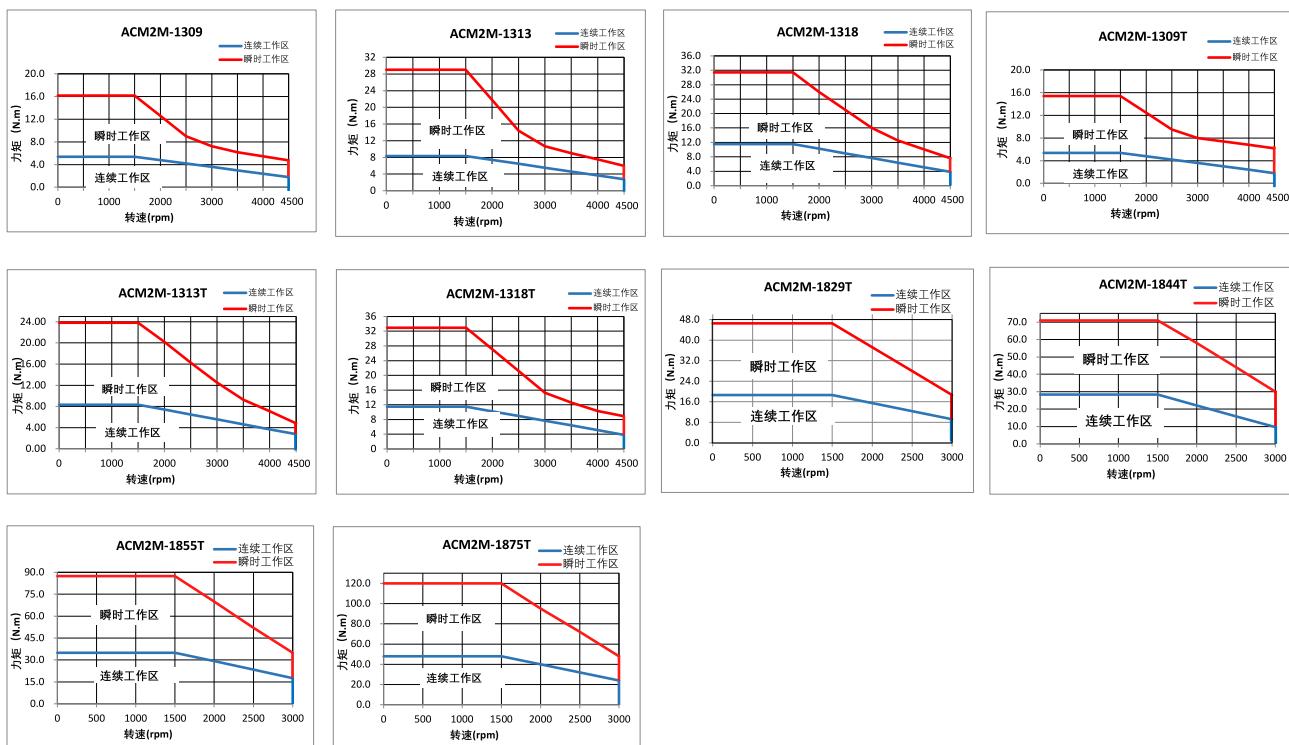
## ■ 外形示意图



## ■ 伺服电机额定值

ACM2M-□□□□□(B)	220V			380V						
	1309	1313	1318	1309T	1313T	1318T	1829T	1844T	1855T	1875T
机座 [mm]	□130						□180			
额定功率 [kW]	0.85	1.3	1.8	0.85	1.3	1.8	2.9	4.4	5.5	7.5
额定转速 [r/min]	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
最大转速 [r/min]	4500	4500	4500	4500	4500	4500	3000	3000	3000	3000
额定转矩 [N·m]	5.39	8.34	11.5	5.39	8.34	11.5	18.6	28.4	35	48
最大转矩 [N·m]	16.17	29	33.1	16.17	23.8	32.8	46.5	71	87.5	119
额定电流 [Arms]	6.8	9.3	11.2	3.4	4.6	5.4	11.9	16.3	20.5	25.7
最大电流 [Arms]	20.4	32.4	32.1	10.2	13.8	16.5	30	41	51	64
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	39.78[40.27]	59.67[60.41]	72.93[73.84]	99.45[100.7]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP65	IP65	IP65	IP65
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15						
轴端容许 负荷	径向[N]	686	686	686	686	686	1470	1470	1764	1764
	轴向[N]	196	196	196	196	196	490	490	588	588
制动器 规格	功率[W]	16.5	16.5	16.5	16.5	16.5	31	31	35	35
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>12	>12	>12	>12	>12	>30	>30	>58	>58
重量 [kg]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	17[20.5]	21.9[25.4]	25.9[30.9]	32[37]
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit						

## ■ 转速-转矩特性曲线

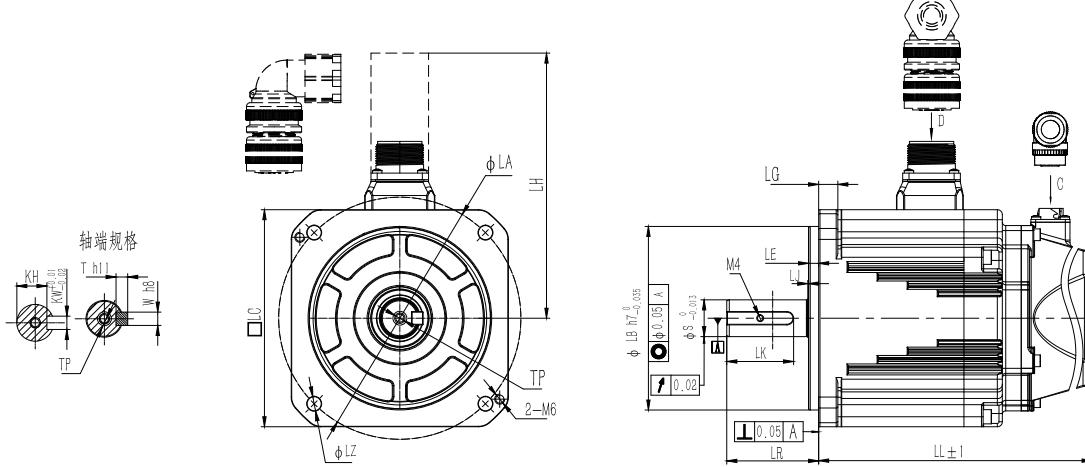


## ■ 电机尺寸

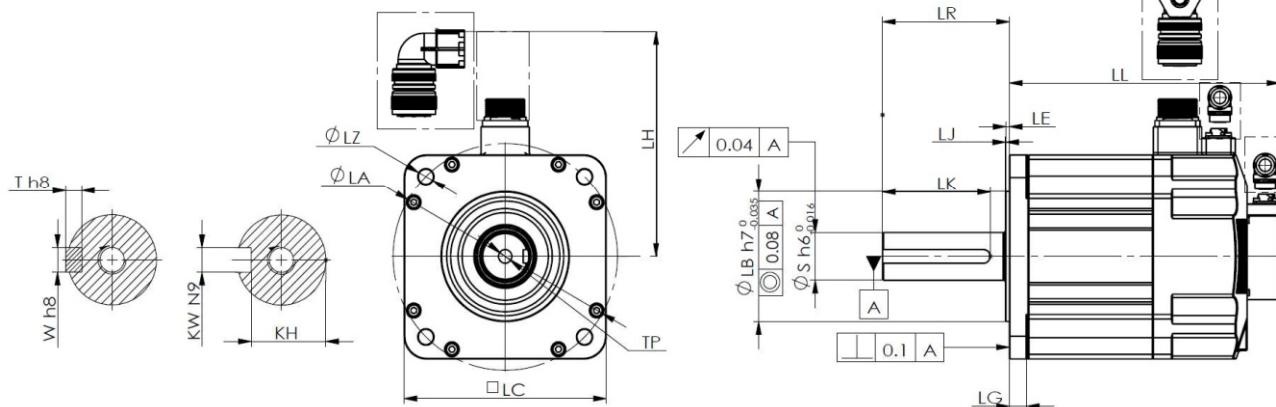
(单位:mm)

## ■ 外形示意图

ACM2M-130机座



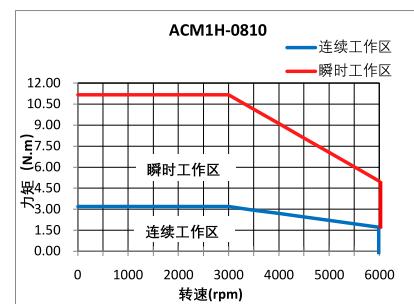
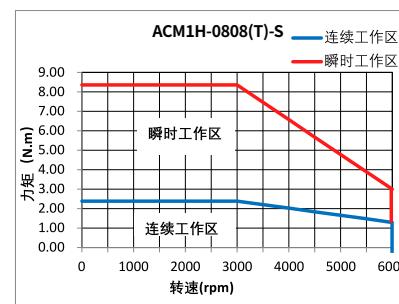
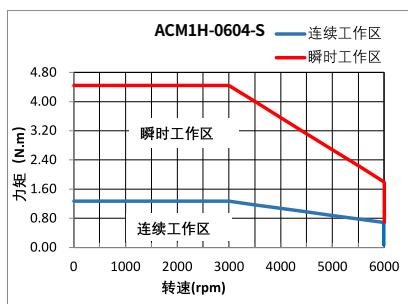
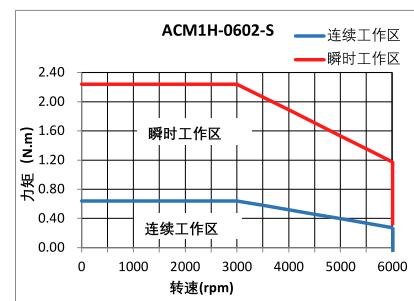
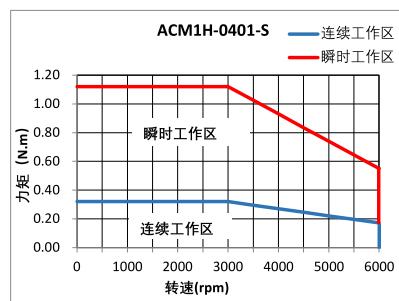
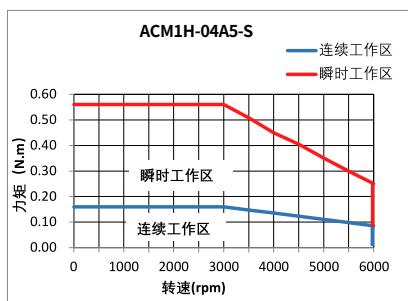
ACM2M-180机座



## ■ 伺服电机额定值

ACM1H-□□□□(B)-S	220V							380V
	04A5	0401	0602	0604	0606	0808	0810	0808T
机座 [mm]	□40		□60			□80		
额定功率 [W]	50	100	200	400	600	750	1000	750
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 [r/min]	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000	6000
额定转矩 [N·m]	0.16	0.32	0.64	1.27	1.91	2.39	3.19	2.39
最大转矩 [N·m]	0.56	1.11	2.23	4.46	6.69	8.36	11.14	8.36
额定电流 [Arms]	0.93	0.92	1.5	2.1	3.7	4.1	5.7	2.7
最大电流 [Arms]	3.39	3.36	5.4	7.6	13.3	15.4	21	10.1
转子惯量 [ $10^4 \text{kg}\cdot\text{m}^2$ ]	0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	0.83[0.85]	1.5[1.65]	2[2.15]	1.5[1.65]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向[N]	78	78	245	245	245	392	392
	轴向[N]	54	54	74	74	74	147	147
制动器 规格	功率[W]	6.9	6.9	8.3	8.3	8.3	11.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>2	>3.2	>3.2
重量 [kg]	0.28[0.44]	0.28[0.44]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	1.5[1.75]	2.1[2.7]	2.8[3.4]	2.1[2.7]
编码器分辨率	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit

## ■ 转速-转矩特性曲线

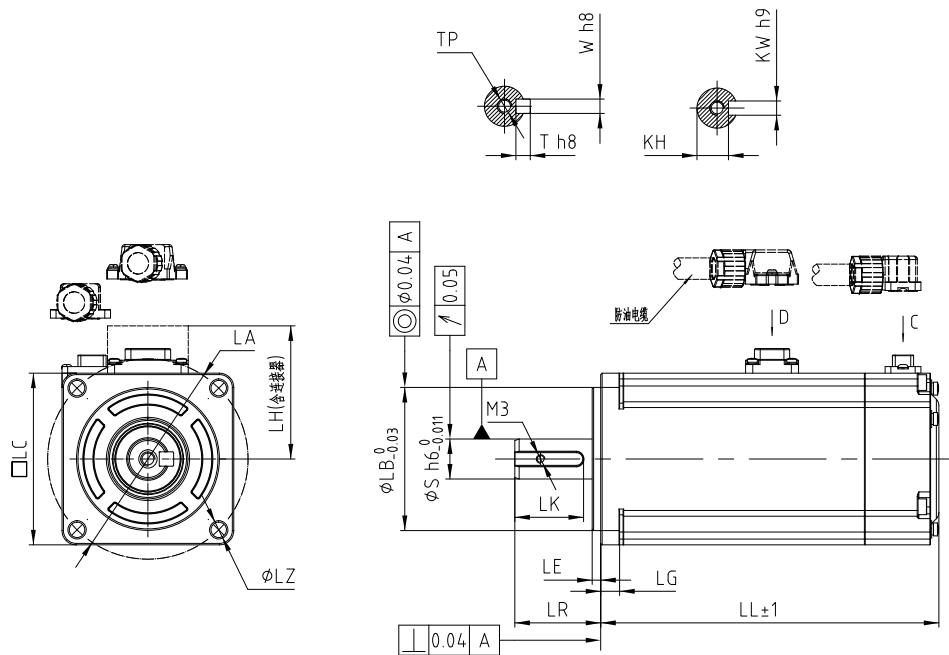


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

ACM1H-S	04A5	04A5B	0401	0401B	0602	0602B	0604	0604B	0606	0606B	0808(T)	0808(T)B	0810	0810B
LL	56.7	84	67.7	95	71.8	101.1	88.8	118.1	108.8	148.1	90.9	121.9	103.9	134.9
LC	40	40	40	40	60	60	60	60	60	60	80	80	80	80
LR	25	25	25	25	30	30	30	30	30	30	35	35	35	35
LA	46	46	46	46	70	70	70	70	70	70	90	90	90	90
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	38MAX	38MAX	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	57MAX	57MAX
LG	5	5	5	5	6.6	6.6	6.6	6.6	6.6	6.6	8.1	8.1	8.1	8.1
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LJ	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
S	8	8	8	8	14	14	14	14	14	14	19	19	19	19
LB	30	30	30	30	50	50	50	50	50	50	70	70	70	70
TP	M3X6	M3X6	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M5X15	M5X15
LK	14	14	14	14	24	24	24	24	24	24	25	25	25	25
KH	6.2	6.2	6.2	6.2	11	11	11	11	11	11	15.5	15.5	15.5	15.5
KW	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6
W	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6
T	3	3	3	3	5	5	5	5	5	5	6	6	6	6

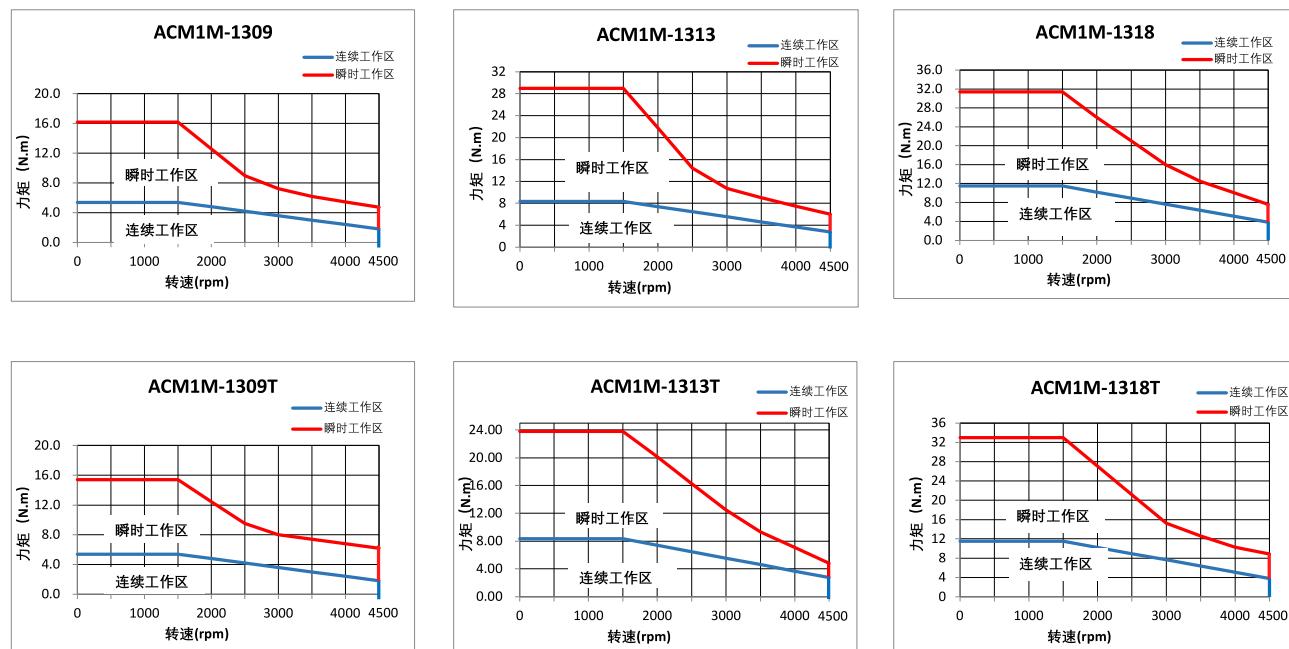
## ■ 外形示意图



## ■ 伺服电机额定值

ACM1M-□□□□□(B)	220V			380V		
	1309	1313	1318	1309T	1313T	1318T
机座 [mm]	□130					
额定功率 [kW]	0.85	1.3	1.8	0.85	1.3	1.8
额定转速 [r/min]	1500	1500	1500	1500	1500	1500
最大转速 [r/min]	4500	4500	4500	4500	4500	4500
额定转矩 [N·m]	5.39	8.34	11.5	5.39	8.34	11.5
最大转矩 [N·m]	16.17	29	33.1	16.17	23.8	32.8
额定电流 [Arms]	6.8	9.3	11.2	3.4	4.6	5.4
最大电流 [Arms]	20.4	32.4	32.1	10.2	13.8	16.5
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]	12.5[14.8]	18.7[21.0]	24.6[26.9]
防护等级	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65
绝缘等级	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向[N]	686	686	686	686	686
	轴向[N]	196	196	196	196	196
制动器 规格	功率[W]	16.5	16.5	16.5	16.5	16.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>12	>12	>12	>12	>12
重量 [kg]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]	5.5[6.9]	7.3[8.6]	8.8[10.2]
编码器分辨率	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit	21bit

## ■ 转速-转矩特性曲线

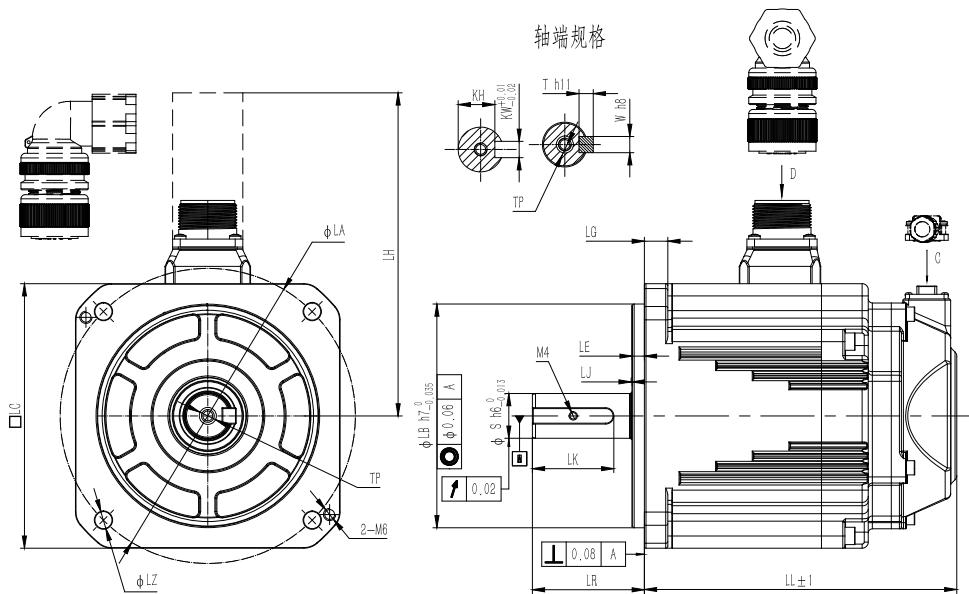


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

ACM1M	1309(T)	1309(T)B	1313(T)	1313(T)B	1318(T)	1318(T)B
LL	126	153.5	144	171.5	162	189.5
LC	130	130	130	130	130	130
LR	55	55	55	55	55	55
LA	145	145	145	145	145	145
LZ	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5	4-Φ8.5
LH	158.8	158.8	158.8	158.8	158.8	158.8
LG	11.5	11.5	11.5	11.5	11.5	11.5
LE	6	6	6	6	6	6
LJ	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
S	22	22	22	22	22	22
LB	110	110	110	110	110	110
TP	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20	M6×20
LK	40	40	40	40	40	40
KH	18	18	18	18	18	18
KW	8	8	8	8	8	8
W	8	8	8	8	8	8
T	7	7	7	7	7	7

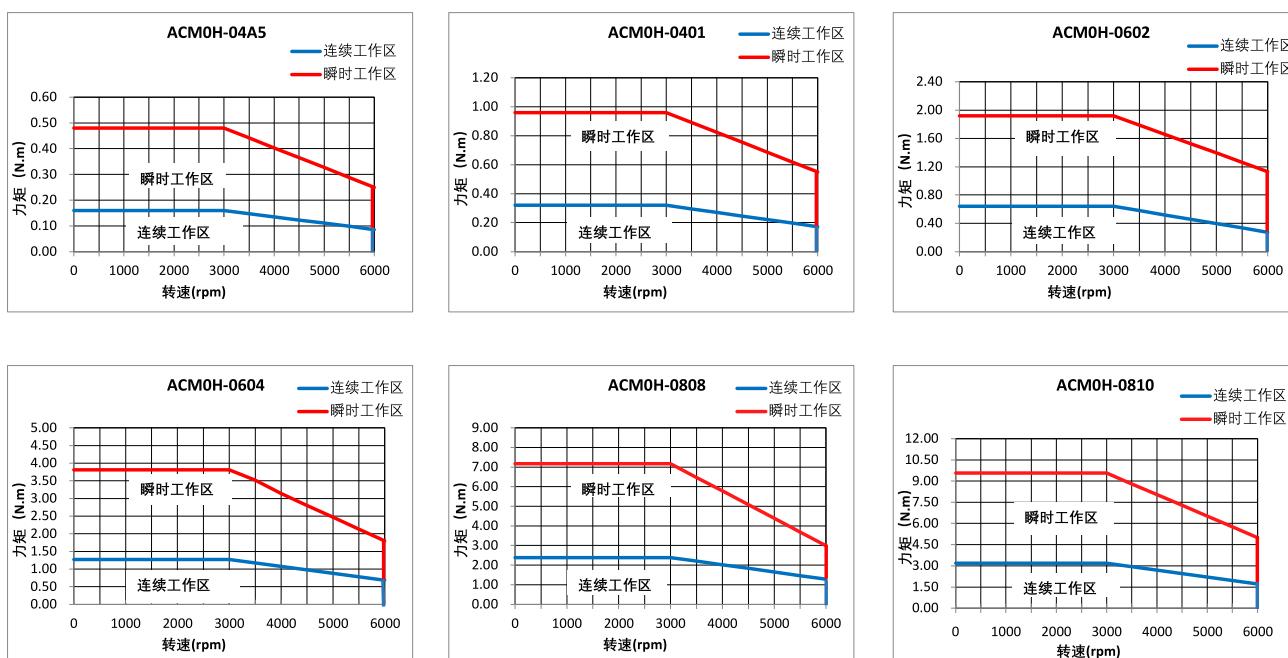
## ■ 外形示意图



## ■ 伺服电机额定值

ACMOH-□□□□(B)	220V					
	04A5	0401	0602	0604	0808	0810
机座 [mm]	□40		□60		□80	
额定功率 [W]	50	100	200	400	750	1000
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 [r/min]	6000	6000	6000	6000	6000	6000
额定转矩 [N·m]	0.16	0.32	0.64	1.27	2.39	3.19
最大转矩 [N·m]	0.48	0.95	2.23	3.81	7.17	9.56
额定电流 [Arms]	0.93	0.92	1.5	2.1	4.1	5.7
最大电流 [Arms]	2.79	2.85	5.5	6.4	13.4	17.7
转子惯量 [ $10^{-4}$ kg·m $^2$ ]	0.036[0.046]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向[N]	78	78	245	245	392
	轴向[N]	54	54	74	74	147
制动器 规格	功率[W]	6.9	6.9	7.5	7.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>0.4	>0.4	>1.5	>1.5	>3.2
重量 [kg]	0.28[0.44]	0.38[0.54]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]
编码器分辨率	17bit	17bit	17bit	17bit	17bit	17bit

## ■ 转速-转矩特性曲线

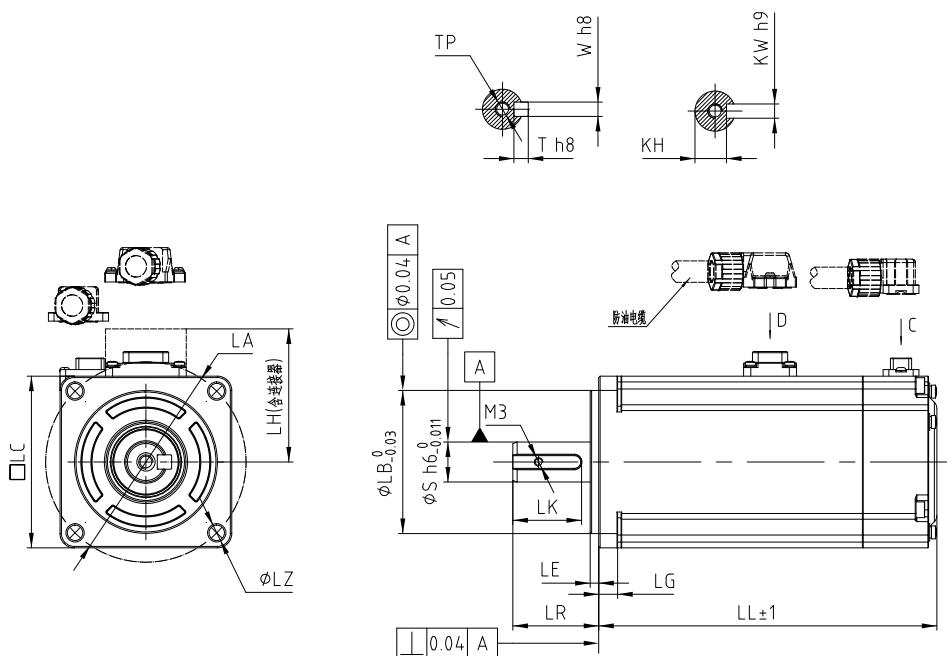


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

ACMOH	04A5	04A5B	0401	0401B	0602	0602B	0604	0604B	0808	0808B	0810	0810B
LL	56.7	84	67.7	95	71.8	101.1	90.1	119.5	95.7	126.6	103.9	134.9
LC	40	40	40	40	60	60	60	60	80	80	80	80
LR	25	25	25	25	30	30	30	30	35	35	35	35
LA	46	46	46	46	70	70	70	70	90	90	90	90
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	38MAX	38MAX	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	57MAX	57MAX
LG	5	5	5	5	6.6	6.6	6.6	6.6	8.1	8.1	8.1	8.1
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LJ	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
S	8	8	8	8	14	14	14	14	19	19	19	19
LB	30	30	30	30	50	50	50	50	70	70	70	70
TP	M3X6	M3X6	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M5X15	M5X15
LK	14	14	14	14	24	24	24	24	25	25	25	25
KH	6.2	6.2	6.2	6.2	11	11	11	11	15.5	15.5	15.5	15.5
KW	3	3	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
W	3	3	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
T	3	3	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6

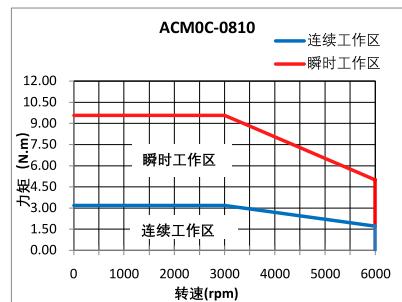
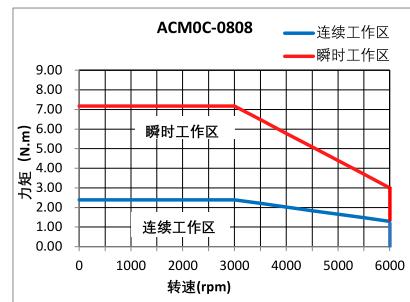
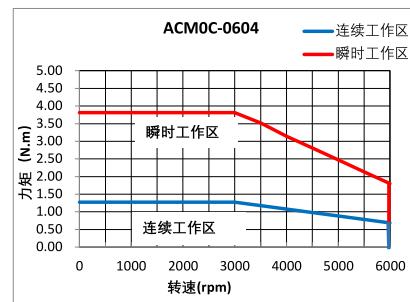
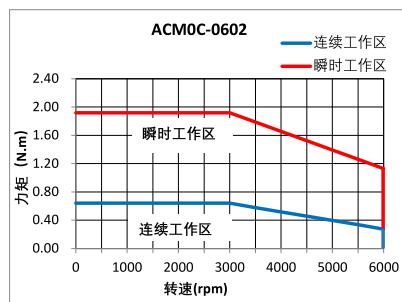
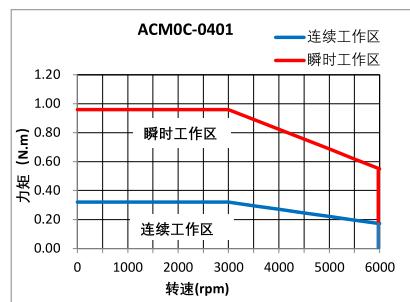
## ■ 外形示意图



## ■ 伺服电机额定值

ACM0C-□□□□(B)	220V				
	0401	0602	0604	0808	0810
机座 [mm]	□40	□60		□80	
额定功率 [W]	100	200	400	750	1000
额定转速 [r/min]	3000	3000	3000	3000	3000
最大转速 [r/min]	6000	6000	6000	6000	6000
额定转矩 [N·m]	0.32	0.64	1.27	2.39	3.19
最大转矩 [N·m]	0.95	2.23	3.81	7.17	9.56
额定电流 [Arms]	0.92	1.5	2.1	4.1	5.7
最大电流 [Arms]	2.85	5.5	6.4	13.4	17.7
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	0.062[0.072]	0.28[0.3]	0.56[0.58]	1.5[1.65]	2[2.15]
防护等级	IP67	IP67	IP67	IP67	IP67
绝缘等级	F	F	F	F	F
振动等级	V15	V15	V15	V15	V15
轴端容许 负荷	径向[N]	78	245	245	392
	轴向[N]	54	74	74	147
制动机 规格	功率[W]	6.9	7.5	7.5	11.5
	额定电压	DC24	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	>0.4	>1.5	>1.5	>3.2
重量 [kg]	0.38[0.54]	0.95[1.35]	1.3[1.55]	2.1[2.7]	2.8[3.4]
编码器分辨率	17bit(单圈)	17bit(单圈)	17bit(单圈)	17bit(单圈)	17bit(单圈)

## ■ 转速-转矩特性曲线

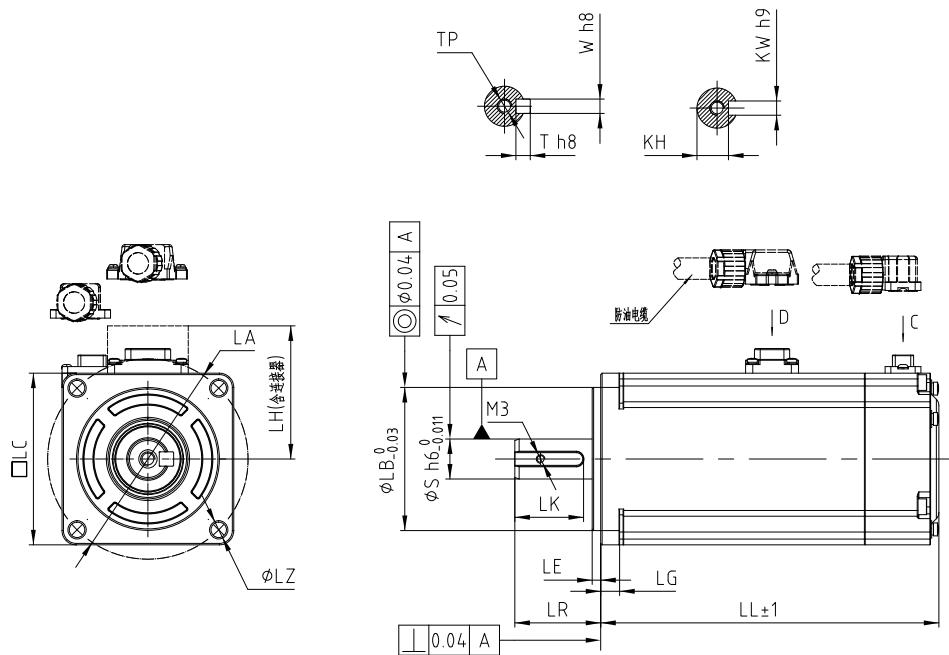


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

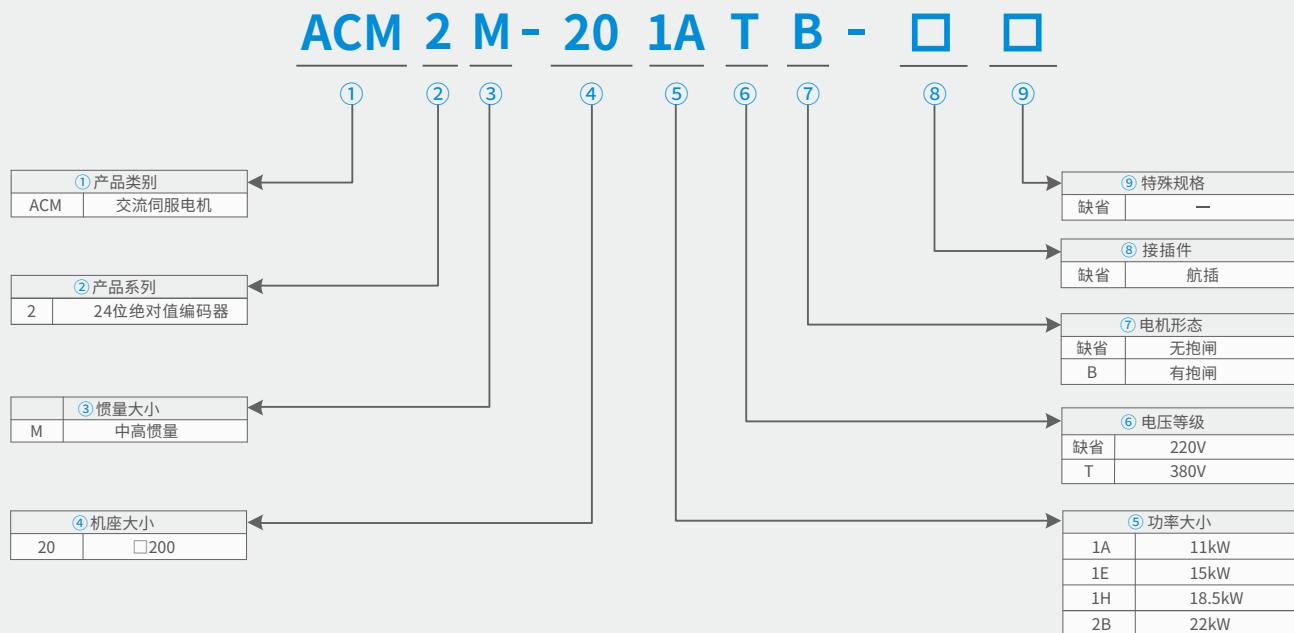
ACM0C	0401	0401B	0602	0602B	0604	0604B	0808	0808B	0810	0810B
LL	67.7	95	71.8	101.1	90.1	119.5	95.7	126.6	103.9	134.9
LC	40	40	60	60	60	60	80	80	80	80
LR	25	25	30	30	30	30	35	35	35	35
LA	46	46	70	70	70	70	90	90	90	90
LZ	2-Φ4.5	2-Φ4.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ5.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5	4-Φ6.5
LH	38MAX	38MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	47.5MAX	57MAX	57MAX	57MAX	57MAX
LG	5	5	6.6	6.6	6.6	6.6	8.1	8.1	8.1	8.1
LE	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
LJ	3	3	3	3	3	3	3	3	3	3
S	8	8	14	14	14	14	19	19	19	19
LB	30	30	50	50	50	50	70	70	70	70
TP	M3X6	M3X6	M5X12	M5X12	M5X12	M5X12	M5X15	M5X15	M5X15	M5X15
LK	14	14	24	24	24	24	25	25	25	25
KH	6.2	6.2	11	11	11	11	15.5	15.5	15.5	15.5
KW	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
W	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6
T	3	3	5	5	5	5	6	6	6	6

## ■ 外形示意图



# 交流伺服电机 大功率电机系列

## ■ 命名规则



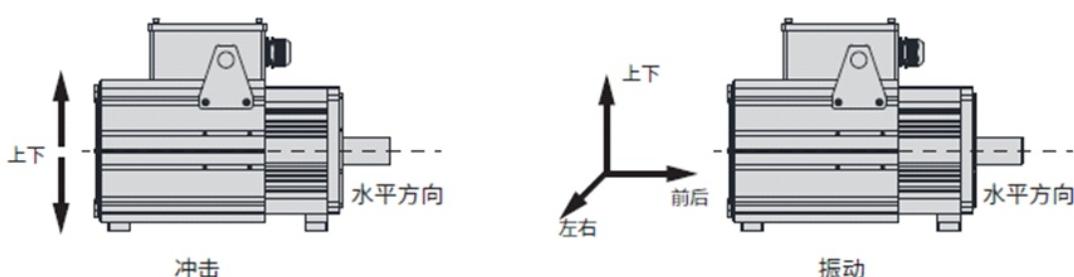
## ■ 机械特性

项目	描述
工作制	连续
绝缘电阻	DC500V, 50MΩ 以上
励磁方式	永磁式
安装方式	法兰式
耐热等级	F 级
绝缘电压	AC1800V 1分钟
壳体防护方式	IP54(轴伸及线缆端除外)
旋转方向	正转指令下从负载侧看时为逆时针方向 (CCW) 旋转
环境条件	使用环境温度 -20°C~40°C (不冻结)
	使用环境湿度 20%~90% (不得结露)
	安装场所 室内无腐蚀性或爆炸性气体的场所 通风良好, 灰尘、垃圾及湿气少的场所 便于检查和清扫的场所 海拔低于1000m正常使用, 1000m以上请降额使用。 不会产生强大磁场的场所 远离火炉等热源的场所 在有磨削液、油雾、铁粉、切削等的场所请选择带油封机型
存储环境	在电机不通电的状态下存储时, 请遵守下列环境要求。 存储温度: -20°C~+60°C (不冻结) 存储湿度: 20%~90%RH (不结露)
抗冲击强度	冲击加速度 (以法兰面为标准) 150m/s <sup>2</sup>
抗振动强度	振动加速度 (以法兰面为标准) 49m/s <sup>2</sup>

### 说明

- ① 水平安装伺服电机轴时, 上下方向上的抗冲击强度如上表所示。
- ② 水平安装伺服电机轴时, 上下、左右、前后 3 个方向上的抗振性如上表所示。

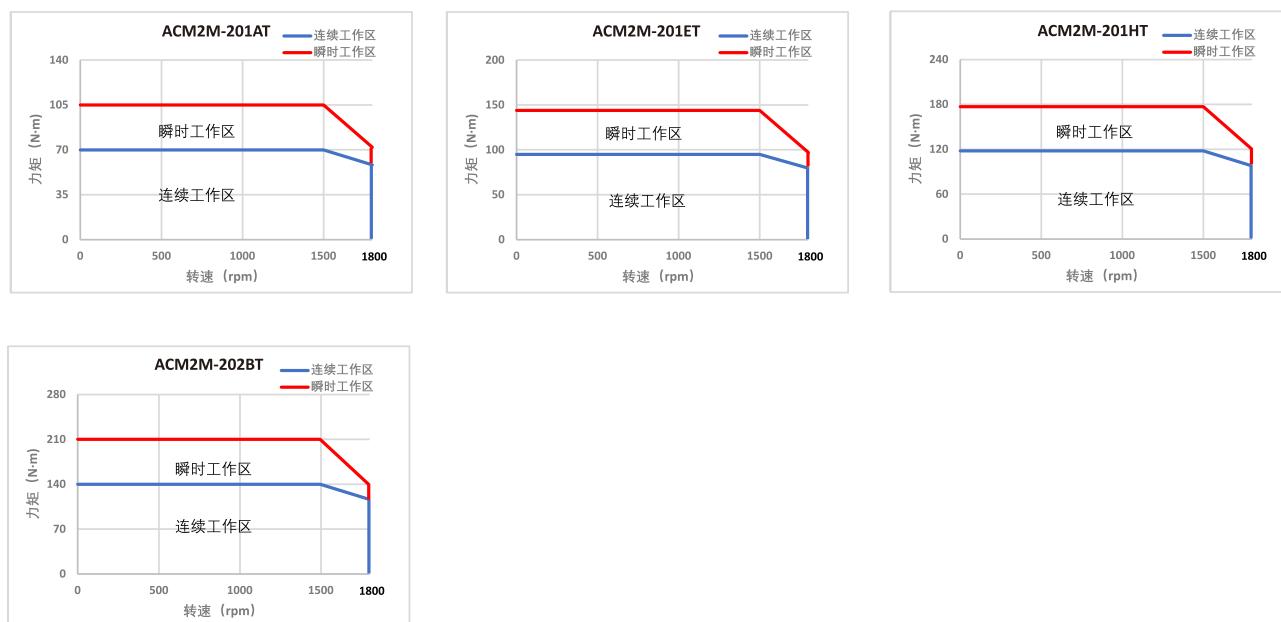
作用于伺服电机上的振动强度因应用用途而异, 请务必通过实际产品确认振动加速度。



## ■ 伺服电机额定值

ACM2M-□□□□(B)	380V			
	201AT	201ET	201HT	202BT
机座 [mm]	□200			
额定功率 [kW]	11	15	18.5	22
额定转速 [r/min]	1500	1500	1500	1500
最大转速 [r/min]	1800	1800	1800	1800
额定转矩 [N·m]	70	96	118	140
最大转矩 [N·m]	140	144	177	210
额定电流 [Arms]	21.4	30	35	42.8
最大电流 [Arms]	42.8	45	52.5	64.2
转子惯量 [ $10^4 \text{kg} \cdot \text{m}^2$ ]	75	114	131	145
防护等级	IP54	IP54	IP54	IP54
绝缘等级	F	F	F	F
制动器规格	功率 [W]	58	58	58
	额定电压	DC24	DC24	DC24
	保持转矩 [N·m]	150	150	150
重量 [kg]	51	67	75	83
编码器分辨率	24bit	24bit	24bit	24bit

## ■ 转速-转矩特性曲线

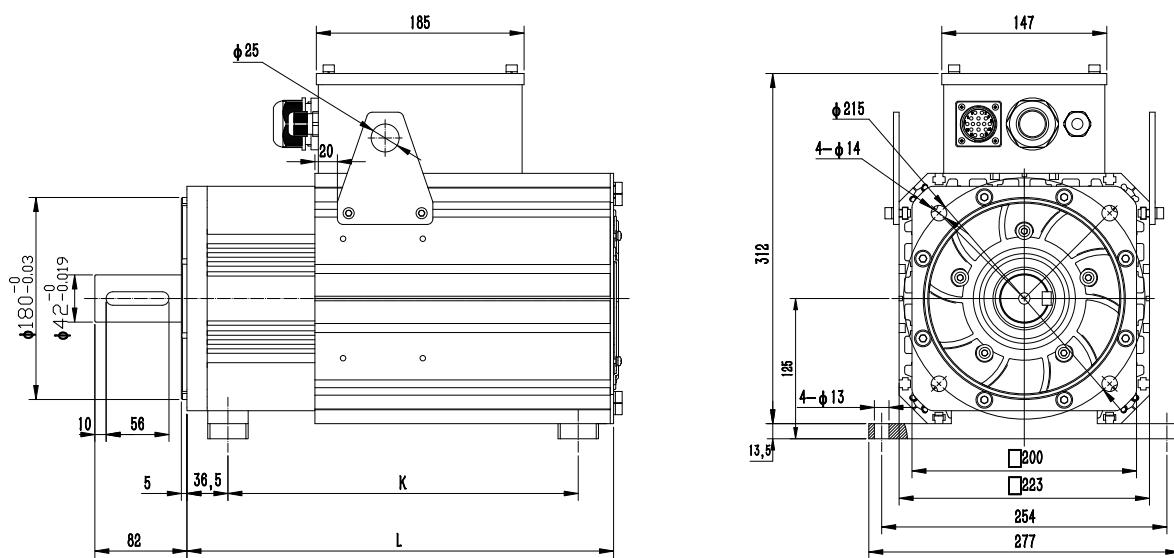


## ■ 电机尺寸

(单位:mm)

型号	类型	功率	K	L
ACM2M-201AT	标准	11kW	312(可调)	312
ACM2M-201ATB	带抱闸	11kW	312(可调)	482.5
ACM2M-201ET	标准	15kW	312(可调)	452
ACM2M-201ETB	带抱闸	15kW	312(可调)	554.5
ACM2M-201HT	标准	18.5kW	312(可调)	488
ACM2M-201HTB	带抱闸	18.5kW	312(可调)	488
ACM2M-202BT	标准	22kW	312(可调)	524
ACM2M-202BTB	带抱闸	22kW	312(可调)	626.5

## ■ 外形示意图

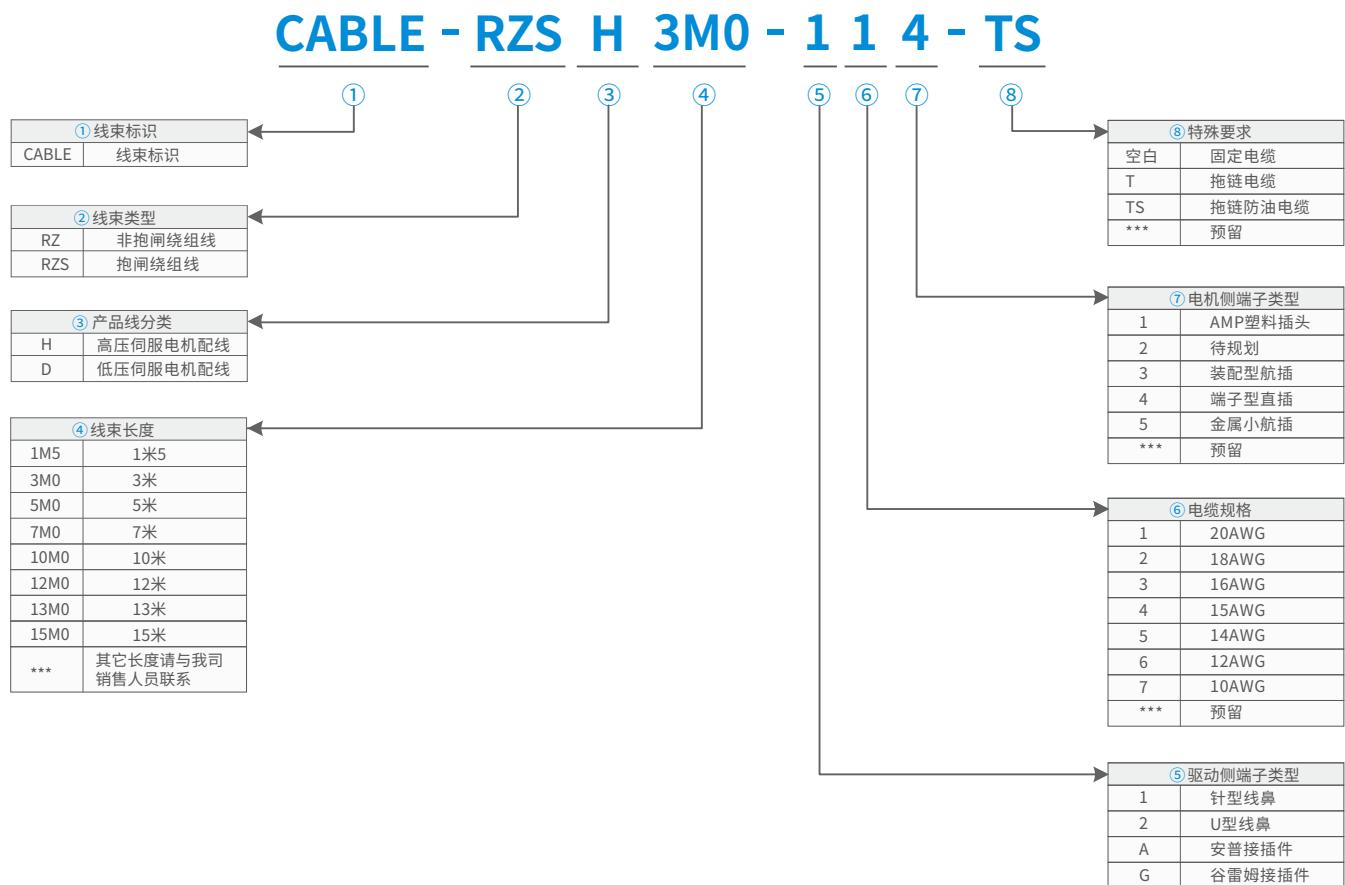


# 线束命名规则

- 动力线命名规则
- 编码器线命名规则
- 刹车线命名规则

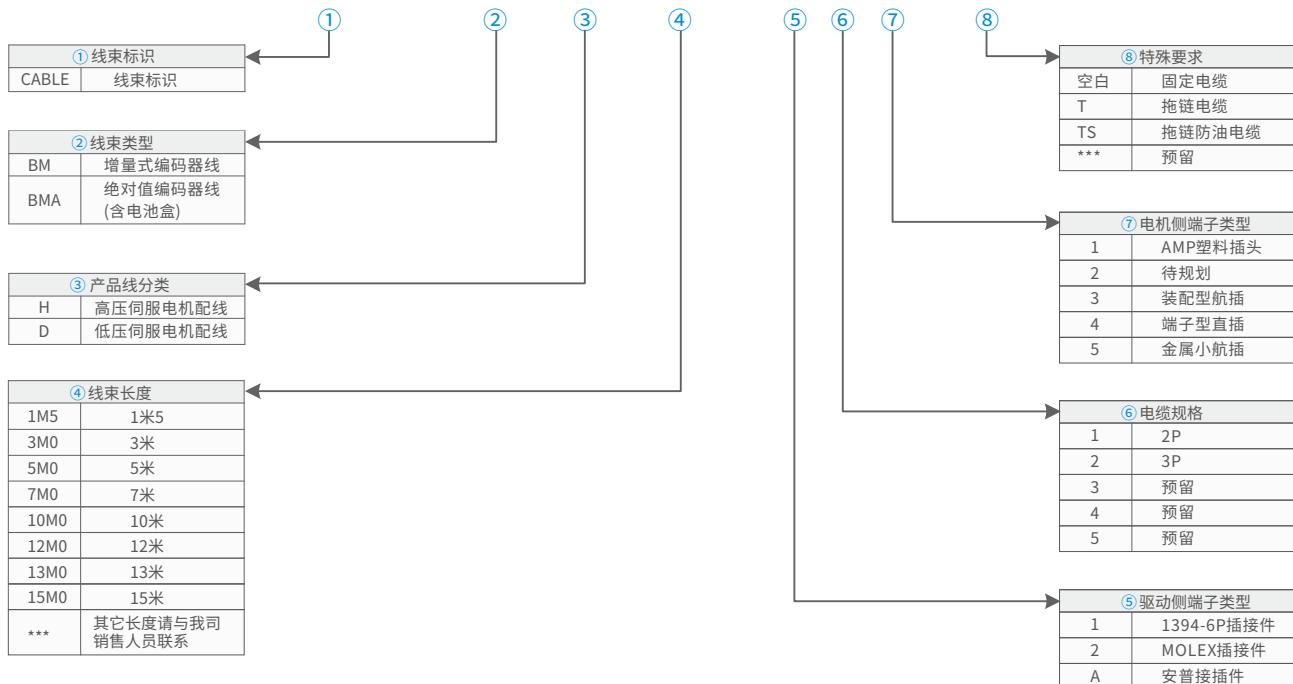
注:此型录中所记载内容为新版本线束命名规则,如遇到部分线束型号与命名规则不符的情况,如有疑问,请和我司销售人员或应用支持人员联系。

## 动力线命名规则



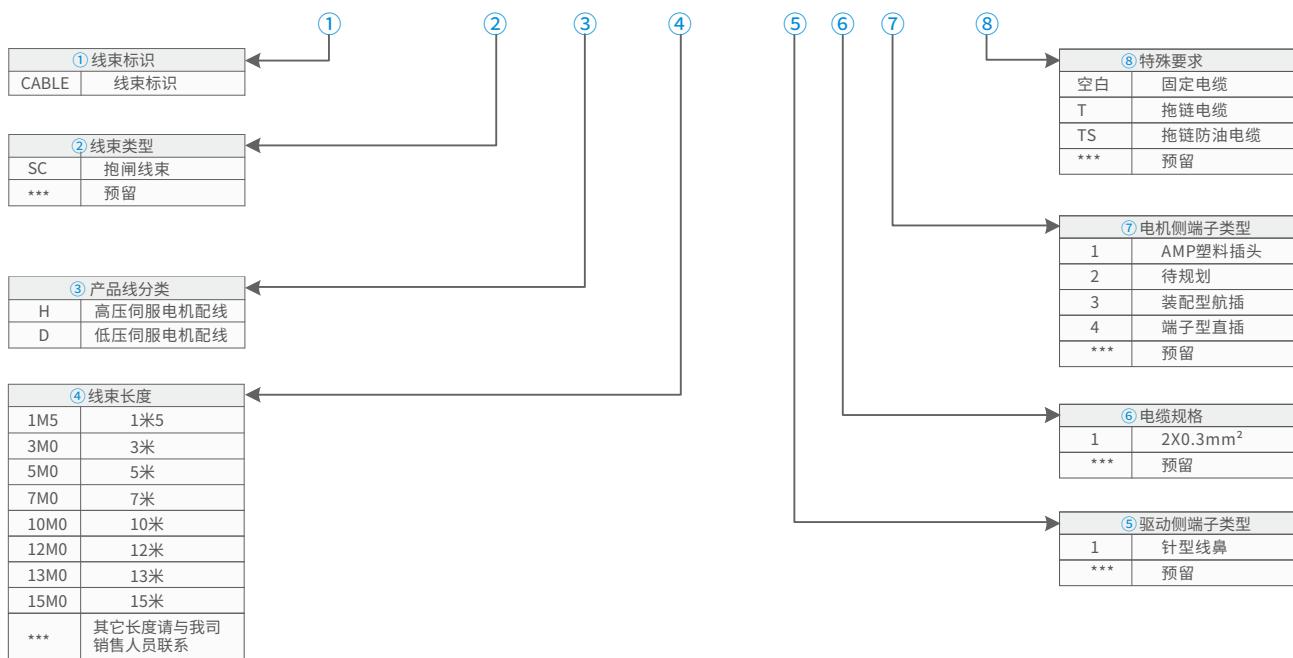
## 编码器线命名规则

CABLE - BMA H 3M0 - 1 1 4 - TS

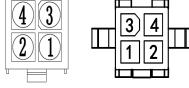
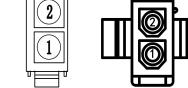
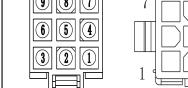
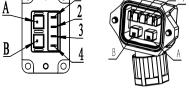
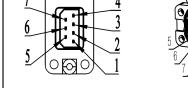
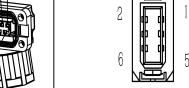
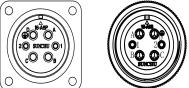
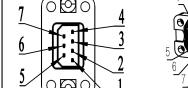
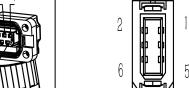


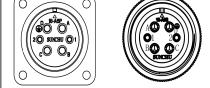
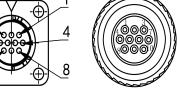
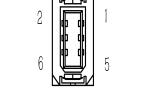
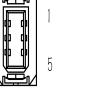
## 刹车线命名规则

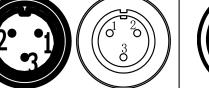
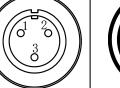
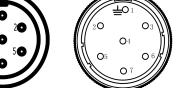
CABLE - SC H 3M0 - 1 1 3 - T

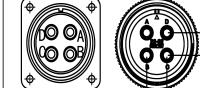
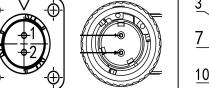
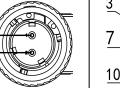
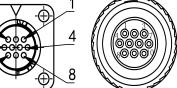


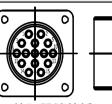
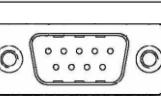
## 线缆端子定义

M7-03A3   ACM2L-03A3		□25	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义		
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)PIN接插件		刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件		驱动器侧 6Pin接插件	
									
			针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	
			1	U	1	0V	1	PE	
			2	W	2	24V	2	5V	
			3	V			3	0V	
			4	PE			4	SD+	
							5	SD-	
							6	BAT+	
							7	BAT-	
M3   ACM0H/ACM0C M5   ACM1H-S M6   ACM2H M7   ACM2L		□40 □60 □80	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义		
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件		刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件		驱动器侧 6Pin接插件	
									
			针脚号	信号名称		针脚号	信号名称	针脚号	信号名称
			1	U		1	PE	铁壳	PE
			2	V		2	5V	1	5V
			3	W		3	0V	2	0V
			4	PE		4	SD+	5	SD+
			A	0V		5	SD-	6	SD-
			B	24V		6	BAT+		
						7	BAT-		
M5   ACM1M M6   ACM1M		□130	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义		
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件		刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件		驱动器侧 6Pin接插件	
									
			针脚号	信号名称		针脚号	信号名称	针脚号	信号名称
			A	U		1	PE	铁壳	PE
			B	V		2	5V	1	5V
			C	W		3	0V	2	0V
			D	PE		4	SD+	5	SD+
			1	0V		5	SD-	6	SD-
			2	24V		6	BAT+		
						7	BAT-		

M7: ACM2M M8: ACM2L		□130	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义			
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件	刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件	驱动器侧 6Pin接插件				
			 		 		 	 		
针脚号	信号名称		10	PE	铁壳	PE				
A	U		2	5V	1	5V				
B	V		3	0V	2	0V				
C	W		4	SD+	5	SD+				
D	PE		5	SD-	6	SD-				
1	0V		6	BAT+						
2	24V		7	BAT-						

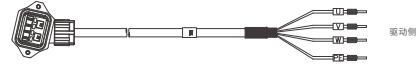
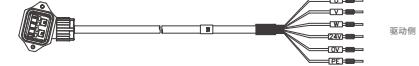
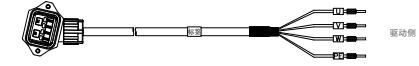
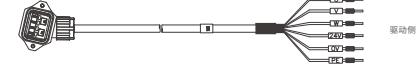
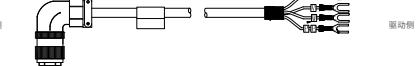
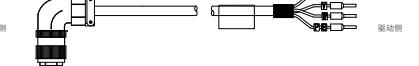
M7: ACM2L		□100	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义	
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件	刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件	驱动器侧 6Pin接插件		
			 		 		 	
针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	
2	U	1	0V	1	PE	铁壳	PE	
3	V	2	24V	2	5V	1	5V	
4	W			3	0V	2	0V	
1	PE			4	SD+	5	SD+	
				5	SD-	6	SD-	
				6	BAT+			
				7	BAT-			

M5: ACM2M M6: ACM2L M7: ACM2L		□180	电机侧端子定义				驱动器侧端子定义	
			动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件	刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件	驱动器侧 6Pin接插件		
			 		 		 	
针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	针脚号	信号名称	
A	U	1	0V	10	PE	铁壳	PE	
B	V	2	24V	2	5V	1	5V	
C	W			3	0V	2	0V	
D	PE			4	SD+	5	SD+	
				5	SD-	6	SD-	
				6	BAT+			
				7	BAT-			

ACM2M	□200	电机侧端子定义			驱动器侧端子定义																																																			
		动力/动力刹车线缆 4/(4+2)Pin接插件	刹车线缆 2Pin接插件	编码器线缆 7Pin接插件	驱动侧连接器 DB-9P																																																			
		 防水接头:PG29		 编码器端航插:YD28J15Z	 驱动器侧端子																																																			
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>U</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>V</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>W</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>PE</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	1	U	2	V	3	W	4	PE		<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>PE</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>5V</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>0V</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>SD+</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>SD-</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>BAT+</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>BAT-</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>PT1000+</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>PT1000-</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>KTY84+</td> </tr> <tr> <td>11</td> <td>KTY84-</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	1	PE	2	5V	3	0V	4	SD+	5	SD-	6	BAT+	7	BAT-	8	PT1000+	9	PT1000-	10	KTY84+	11	KTY84-	<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>外壳</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>蓝</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>蓝/黑</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>黑</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>黑/白</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>绿</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>绿/黑</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	1	外壳	2	蓝	3	蓝/黑	4	黑	5	黑/白	6	绿	7	绿/黑	
针脚号	信号名称																																																							
1	U																																																							
2	V																																																							
3	W																																																							
4	PE																																																							
针脚号	信号名称																																																							
1	PE																																																							
2	5V																																																							
3	0V																																																							
4	SD+																																																							
5	SD-																																																							
6	BAT+																																																							
7	BAT-																																																							
8	PT1000+																																																							
9	PT1000-																																																							
10	KTY84+																																																							
11	KTY84-																																																							
针脚号	信号名称																																																							
1	外壳																																																							
2	蓝																																																							
3	蓝/黑																																																							
4	黑																																																							
5	黑/白																																																							
6	绿																																																							
7	绿/黑																																																							

## 配套线缆选型

### ■ 动力线缆

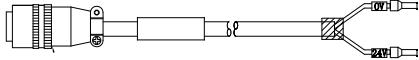
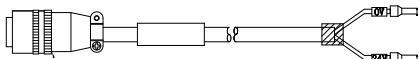
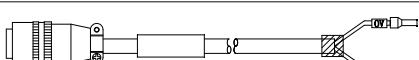
电机型号	机座	线缆名称		线缆型号	线缆外观图	
M3 M5 M6 M7 ACM0C ACM0H ACM1H-S ACM2H	80及以下机座	前向出线	标准型	CABLE-RZH*M*-114-TS	 电机侧 驱动侧	
			抱闸型	CABLE-RZSH*M*-114-TS	 电机侧 驱动侧	
		后向出线	标准型	CABLE-RZH*M*-114-TS-R	 电机侧 驱动侧	
			抱闸型	CABLE-RZSH*M*-114-TS-R	 电机侧 驱动侧	
	130机座	标准型		CABLE-RZH*M*-135-TS	 电机侧 驱动侧	
		抱闸型		CABLE-RZSH*M*-135-TS	 电机侧 驱动侧	
	100机座	2kW以下电机	固定线缆	CABLE-RZ*M*-H(V1.1)	 电机侧 驱动侧	
			2kW及以上电机	CABLE-RZA*M*-H(V1.0)	 电机侧 驱动侧	
		拖链线缆		CABLE-RZ*M*-H(V2.0)	 电机侧 驱动侧	
M5 M6 M7 ACM2M	180机座	2.9kW及以下电机		CABLE-RZA*M*-H-180(V1.0)	 电机侧 驱动侧	
		4.4kW及以上电机		CABLE-RZB*M*-H-180(V1.0)	 电机侧 驱动侧	

ACM2M (200机座)	11kW/15kW功率段电机	CABLE-RZH*M*-272	
	18.5kW/22kW功率段电机	CABLE-RZH*M*-292	

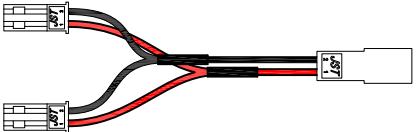
## ■ 编码器线缆

电机型号	机座	线缆名称	线缆型号	线缆外观图
ACM0C	80及以下机座	增量型	CABLE-BMH*M*-114-TS	
M3 M5 M6 M7 ----- ACM0H ACM1H-S ACM2H ACM1M	80及以下机座	增量型	CABLE-BMH*M*-114-TS	
		绝对值型	CABLE-BMH*M*-124-TS +电池盒ER14505 BOX-G (适配支持电池盒外挂的驱动器)	
		增量型	CABLE-BMAH*M*-124-TS	
		绝对值型	CABLE-BMH*M*-124-TS-R +电池盒ER14505 BOX-G (适配支持电池盒外挂的驱动器)	
	后向出线	增量型	CABLE-BMH*M*-114-TS-R	
		绝对值型	CABLE-BMH*M*-124-TS-R +电池盒ER14505 BOX-G (适配支持电池盒外挂的驱动器)	
		增量型	CABLE-BMAH*M*-124-TS-R	
		绝对值型	CABLE-BMAH*M*-124-TS-R	
M3 M5 M6 M7 ----- ACM2M	130机座	增量型	CABLE-BMH*M*-115-TS	
		绝对值型	CABLE-BMH*M*-125-TS +电池盒ER14505 BOX-G (适配支持电池盒外挂的驱动器)	
		增量型	CABLE-BMAH*M*-125-TS	
M7 ----- ACM2L	100机座	增量型	CABLE-7BM*M*-HZ(V3.0)	
		绝对值型	CABLE-7BMA*M*-HZ(V3.0)	
M5 M6 M7 ----- ACM2M	180机座	增量型	CABLE-7BM*M*-HZ-180(V1.0)	
		绝对值型	CABLE-7BMA*M*-HZ-180(V1.0)	
ACM2M (200机座)		CABLE-BMH*M*-D20		

## ■ 刹车线缆

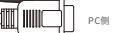
电机型号	机座	线缆型号	线缆外观图
M3 M5 M6 M7 ACM2H ACM1M	80及以下机座 130机座		该系列电机适配的动力线缆兼容刹车线,故请选择对应的抱闸型动力线缆型号。
ACM2M	130及200机座		
M7	100机座	CABLE-SC*M*-11H-TS	
ACM2L	100机座	CABLE-SC*M*-H (V3.0)	
M5 M6 M7	180机座	CABLE-SC*M*-115	
ACM2M	180机座	CABLE-SC*M*-H-180(V1.0)	

## ■ 电池盒一分二转接线

线缆名称	线缆型号	线缆外观图
电池盒一分二转接线	CABLE-2DC0M05	

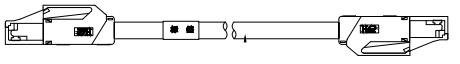
注:电池盒一分二转接线仅供双轴、多轴驱动器单个电池盒搭配两个轴的绝对值编码器线使用。

## ■ 调试线缆

调试口类型	线缆型号	线缆外观图
TYPE-C接口	CABLE-TYPEC2M0	驱动侧  PC侧 
Mini-USB接口	CABLE-USB1M5	驱动侧  PC侧 
RJ45接口	CABLE-L6TS1M5	驱动侧  PC侧 

注:RJ45调试线如需连接PC侧USB口,需配合82600002 RS232转USB转换器使用。

## ■ 通讯线缆

调试口名称	线缆型号	线缆外观图
直头通讯线	CABLE-TX*M*-BUS(V2.0)	

注:请留意线缆型号中的“\*M\*”代表线缆长度,其中常备库存为1.5m、3m、5m、8米、10米、13米(如1.5米线长动力线缆:CABLE-RZH1M5-114-TS;  
3米线长动力线缆:CABLE-RZH3M0-114-TS),其他线长如有需求请与我司商务或营销同事联系提前备货。

## 典型配置举例

## ■ M7系列

机座 (mm)	额定功率 (kW)	电压等级 (V)	电机型号	匹配驱动器	绕组线	编码器线	刹车线			
25	30	220	M7-03A3(B)-L	L8P-100F L8EC-100F ----- L7P-100 L7N-100S		CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*114-TS-(R) 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)			
40	50		M7-04A5(B)							
	50		M7-04A5(B)-L							
	100		M7-0401(B)							
60	100		M7-0401(B)-L	L8P-400F L8EC-400F ----- L7P-400 L7N-400S						
	200		M7-0602(B)							
	200		M7-0602(B)-L							
	400		M7-0604(B)							
	400		M7-0604(B)-L							
80	750	380	M7-0808(B)	L8P-750F L8EC-750F ----- L7P-750 L7N-750S		CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*114-TS-(R) 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)			
	750		M7-0808(B)-L							
	1000		M7-0810(B)							
	1000		M7-0810(B)-L							
	1000		M7-1010(B)-L	L8P-1500F L8EC-1500F ----- L7P-1500 L7N-1500S		CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*114-TS-(R) 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)			
100	1500		M7-1015(B)-L							
	1000		M7-1010T(B)-L							
	1500		M7-1015T(B)-L							
	2000		M7-1020T(B)-L							
	2500		M7-1015T(B)-L							
130	850	380	M7-1309(B)	L8P-1000F L8EC-1000F ----- L7P-1000 L7N-1000S		CABLE-RZH*M*135-TS 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*135-TS 【抱闸绕组线】	CABLE-BMH*M*-115-TS 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-125-TS 【增量型配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)			
	1300		M7-1313(B)							
	1800		M7-1318(B)							
	850		M7-1309T(B)							
	1300		M7-1313T(B)	L8P-1500FT L8EC-1500FT ----- L7P-1500T L7N-1500ST		CABLE-RZH*M*135-TS 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*135-TS 【抱闸绕组线】	CABLE-BMH*M*-115-TS 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-125-TS 【增量型配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)			
	1800		M7-1318T(B)							
	3000		M7-1330T(B)							

## ■ M7系列

机座 (mm)	额定功率 (kW)	电压等级 (V)	电机型号	匹配驱动器	绕组线	编码器线	刹车线
180	2900	380	M7-1829T(B)	L8P-3000FT L8EC-3000FT L7P-3000T L7N-3000ST	CABLE-RZA-H-180(V1.0)	CABLE-7BM*M*-HZ-180 (V1.0)【增量型配线】	CABLE-SC*M*-115
	4400		M7-1844T(B)	L8P-4400FT L8EC-4400FT L7P-4400T L7N-4400ST			
	5500		M7-1855T(B)	L8P-5500FT L8EC-5500FT L7P-5500T L7N-5500ST			
	7500		M7-1875T(B)	L8P-7500FT L8EC-7500FT L7P-7500T L7N-7500ST			

## ■ ACM2M大功率系列

机座 (□)	额定功率 (kW)	电机型号	配套驱动器	额定力矩 (N·M)	额定/最高 转速(rpm)	绕组线RZ	编码器线BMA	
□200	11kW	ACM2M-201AT	L7P-11K0T L7N-11K0T	70	1500/2400	CABLE-RZH*M*-272	CABLE-BMH*M*-D20	
	15kW	ACM2M-201ET	L7P-15K0T L7N-15K0T	96				
	18.5kW	ACM2M-201HT	L7P-18K5T L7N-18K5T	118		CABLE-RZH*M*-292		
	22kW	ACM2M-202BT	L7P-22K0T L7N-22K0T	140				

## ■ M6系列

机座 (mm)	额定功率 (kW)	电压等级 (V)	电机型号	匹配驱动器	绕组线	编码器线	刹车线			
40	50	220	M6-04A5(B)	L6P-100S L6N-100S	CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*114-TS-(R) 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)	如需刹车线请在绕组线 一列选型抱闸绕组线			
	100		M6-0401(B)							
60	200		M6-0602(B)	L6P-400S L6N-400S						
	400		M6-0604(B)							
80	750		M6-0808(B)	L6P-750S L6N-750S	CABLE-RZH*M*135-TS 【非抱闸绕组线】 CABLE-RZSH*M*135-TS 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-115-TS 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-125-TS 【增量型配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)	如需刹车线请在绕组线 一列选型抱闸绕组线			
	1000		M6-0810(B)							
130	850		M6-1309(B)	L6P-1000S L6N-1000S						
	1300		M6-1313(B)							
	1800		M6-1318(B)							
	850	380	M6-1309T(B)	L6P-1000ST L6N-1000ST	CABLE-RZH*M*135-TS 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-115-TS 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-125-TS 【增量型配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)	如需刹车线请在绕组线 一列选型抱闸绕组线			
	1300		M6-1313T(B)							
	1800		M6-1318T(B)							
	3000		M6-1330T(B)							
180	2900		M6-1829T(B)	L6P-3000ST L6N-3000ST	CABLE-RZA-H-180(V1.0)	CABLE-7BM*M*-HZ-180 (V1.0)【增量型配线】 CABLE-7BA*M*-HZ-180 (V1.0)【绝对值配线】	CABLE-SC*M*-115			
	4400		M6-1844T(B)							
	5500		M6-1855T(B)							
	7500		M6-1875T(B)							

## ■ M5系列

机座 (mm)	额定功率 (W)	电压等级 (V)	电机型号	匹配驱动器	绕组线	编码器线	刹车线			
40	50	220	M5-04A5(B)	L5P-100S L5N-100	CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)	如需刹车线请在绕组线 一列选型抱闸绕组线			
	100		M5-0401(B)							
60	200		M5-0602(B)	L5P-400S L5N-400						
	400		M5-0604(B)							
80	750		M5-0808(B)	L5P-750S L5N-750	CABLE-RZSH*M*114-TS-(R) 【抱闸绕组】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)				
	1000		M5-0810(B)							
130	850		M5-1309(B)	L5P-1000S L5N-1000	CABLE-RZH*M*135-TS 【非抱闸绕组线】	CABLE-BMH*M*-115-TS 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-125-TS 【增量型配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)				
	1300		M5-1313(B)							
	1800		M5-1318(B)							
	850	380	M5-1309T(B)							
	1300		M5-1313T(B)	L6P-1500ST L6N-1500ST	CABLE-RZSH*M*135-TS 【抱闸绕组线】					
	1800		M5-1318T(B)							
	3000		M5-1330T(B)	L6P-3000ST L6N-3000ST						
180	2900		M5-1829T(B)	L6P-3000ST L6N-3000ST	CABLE-RZA-H-180(V1.0)	CABLE-7BM*M*-HZ-180 (V1.0)【增量型配线】 CABLE-7BA*M*-HZ-180 (V1.0)【绝对值配线】	CABLE-SC*M*-115			
	4400		M5-1844T(B)							
	5500		M5-1855T(B)							
	7500		M5-1875T(B)							

## ■ M3系列

机座 (mm)	额定功率 (W)	电压等级 (V)	电机型号	匹配驱动器	绕组线	编码器线	刹车线
60	400	220	M3-0604(B)	L3P-400 L3N-400	CABLE-RZH*M*114-TS-(R) 【非抱闸绕组线】	CABLE-BMH*M*-114-TS-(R) 【增量型配线】 CABLE-BMH*M*-124-TS-(R) 【绝对值配线】 +ER14505 BOX-G(电池盒)	如需刹车线请在绕组线 一列选型抱闸绕组线
			M3-0808(B)				
			M3-0810(B)				

# 产品质量保障体系

我们的宗旨是为客户持续提供稳定可靠的产品

全部产品实行严格的高温老化制度,所有产品都必须进行长时间老化检验,使其性能达到稳定标准

这是雷赛产品与市场上同类产品在品质管控上的最大区别,充分保障了客户设备的稳定

## 标准制定

雷赛智能作为第一企业单位参与制定  
国家行业标准JB/T 6760—2015《步进  
电动机驱动器通用技术条件》。



## 检测流程

128小时产品老化测试  
28道品质检测监控工序  
100%出货全检品质体系



## 管理认证

IPD集成产品研发  
TQM全面质量管理  
PDCA循环



## 供应链保障

### 知名的供应商合作



行业新技术、新产品应用共同开发

完善的供应商体系平台

供应商结构完整,保证供应链高速、稳定、及时  
供应商认证标准:TQRDC多方面综合评估和认证供应商  
供应商资质:关键材料供应商都是业内知名品牌,保证原料品质

快速响应能力(计划的前瞻性、准确性及柔性)

SAP系统,提供准确的MPS及MRP解决方案,计划准确性高  
SCM管理,实现计划到供应商数据的共享,预测、订单、  
备货数据快速交互  
集成供应链管理,实现从供应商端到客户端的快速响应

# 营销服务体系

- 扎根中国,服务全球,遍及全球的50多个销售服务网点
- 贴近客户,聆听和理解客户需求,为自动化领域提供伺服控制解决方案
- 雷赛智能的产品及营销网络已经遍布全球多个国家和地区,为全球装备制造商提供稳定可靠的产品及解决方案

## 国内营销网点

上海分公司	苏州分公司	广州代表处	东莞代表处
中珠江代表处	南京代表处	杭州代表处	宁波代表处
天津代表处	大连代表处	济南代表处	武汉代表处
长沙代表处	川渝代表处	福建代表处	

雷赛智能公司的服务网点已覆盖我国大部分地区,并配备了专业知识强、经验丰富的技术人员,能够充分利用本土化服务的优势,快速响应,通过技术热线、上门服务、新品研讨、技术培训等多种方式为客户提供全面、深入的售前咨询与方案制定及售后专业技术服务与支持,满足客户的个性化需求。

## 技术支持

**200+**人的专业技术团队

为客户提供售前选型,售中技术支持,售后维护升级等全方位的技术支持服务。

## 培训指导服务

**20+**位资深行业专家

为您提供现场技术培训,定点问题技术培训,新产品技术培训及定期技术培训服务。

## 技术交流服务

定期技术交流活动,不同主题的技术探讨,互相支持交流探讨,为推动装备制造业升级而努力。

## 定制化产品服务

雷赛智能可根据客户的特殊需求进行特殊定制化服务。



客户咨询中心  
目录索取·技术咨询·产品解惑  
400-885-5521 销售热线  
400-885-5501 技术热线

更多最新的雷赛资讯,请扫码关注



公众号



视频号

# 成就客户 共创共赢

## 深圳市雷赛智能控制股份有限公司 China Leadshine Technology Co.,Ltd.

深圳市南山区沙河西路3157号南山智谷产业园B栋15-20层  
邮编: 518052  
电话: 400-885-5521  
网址: [www.leisai.com](http://www.leisai.com) E-Mail: [marketing@leisai.com](mailto:marketing@leisai.com)

上海分公司  
上海市嘉定区金园五路601号

苏州分公司  
江苏省苏州工业园区金尚路1号仙峰大厦南7楼

广州代表处  
广州市番禺区石壁街汉溪大道西218号李锦记大厦A塔8032

东莞代表处  
广东省东莞市南城区黄金路1号东莞天安数码城F区3栋604

中珠江代表处  
广东省中山市东区长江路33号9层906室

南京代表处  
江苏省南京市江宁区科建路1155号F栋403室

杭州代表处  
浙江省杭州市钱塘区白杨街道6号大街260号正泰中自科技园19幢1006室

宁波代表处  
浙江省宁波市鄞州区首南街道天健巷118号金盛中心2306室

天津代表处  
天津市西青区中北镇星光路80号天津节能大厦14AB

大连代表处  
辽宁省大连市沙河口区滨河街60-1号新星星海中心A座1106室

济南代表处  
山东省济南市历城区华山街道大马桥路62号S5号楼鸿腾湖景财富中心  
2006,2007,2008室

武汉代表处  
湖北省武汉市东湖新技术开发区长城园路2号海贝孵化器209

长沙代表处  
湖南省长沙市开福区湘江北路三段1500号北辰时代广场A3区3426房

川渝代表处  
四川省成都市武侯区人民南路四段27号商鼎国际1栋1单元23楼A2309房

福建代表处  
福建省厦门市集美区孙坂南路117号奥佳华智能创新产业园写字楼607

©本产品目录中所刊载的产品性能和规格,如因产品改进等原因发生变更时,恕不另行通知,敬请谅解。  
2025年9月版

(版权所有,翻版必究)