

MOONS'
moving in better ways

M3 交流伺服系统 AC Servo system



CE cRU[®] US

FUNCTIONAL SAFETY
UL
LISTED



M3 系列高性能伺服系统

电源电压： 220VAC

输出功率： 100W ~ 3kW

伺服驱动器

额定电流： 1.8A, 3.0A, 4.5A, 6.0A, 10A, 13A, 18A

伺服电机

机座尺寸： 40mm, 60mm, 80mm, 100mm, 130mm

应用

广泛应用于机器人、电子与半导体加工设备、医疗器械、非标设备、太阳能加工设备，电池加工设备等。



目录

特点.....	4
驱动器命名规则	15
驱动器一览.....	16
伺服电机命名规则.....	19
伺服驱动器电机型号对照表	20
驱动器规格.....	22
电机规格	29
低惯量40mm机座	29
低惯量60mm机座	30
低惯量80mm机座	31
中惯量60mm机座	32
中惯量80mm机座	33
中惯量130mm机座	34
高惯量130mm机座	35
配件	36

标准



What's NEW

丰富的产品阵容

- 40/60/80/100/130mm 机座
- 低惯量、中惯量、高惯量伺服电机
- 功率范围100W到3kW



高精度编码器

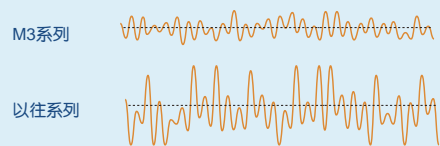
配备高分辨率编码器，使得伺服系统运行更加平稳、精度更高。编码器采用串行通讯方式，接线简单、抗干扰能力强。

- 20-bit增量式 / 绝对值光电编码器
 - ◆ 分辨率高达1,048,576脉冲/圈
 - ◆ 使用备用电池记录16-bit多圈数据
- 17-bit无电池型绝对值编码器
 - ◆ 分辨率高达131,072脉冲/圈
 - ◆ 无需电池即可记录16-bit多圈数据，降低系统维护成本
- 17-bit增量式磁性编码器
 - ◆ 分辨率高达131,072脉冲/圈
 - ◆ 良好的耐恶劣环境的能力
 - ◆ 抗振动能力强
 - ◆ 防尘、防油



低齿槽转矩

- 全新设计的伺服电机，大幅降低电机的齿槽转矩，使得电机的转速及转矩波动更小。
- 配合高达20-bit的高精度编码器，在匀速及低速时，设备运行平稳性更好。



两种I/O连接器可选



50Pin 高密度连接器

- ◆ 提供丰富的输入 / 输出信号
- ◆ 采用焊接方式接线
- ◆ 连接器通过锁螺丝方式固定

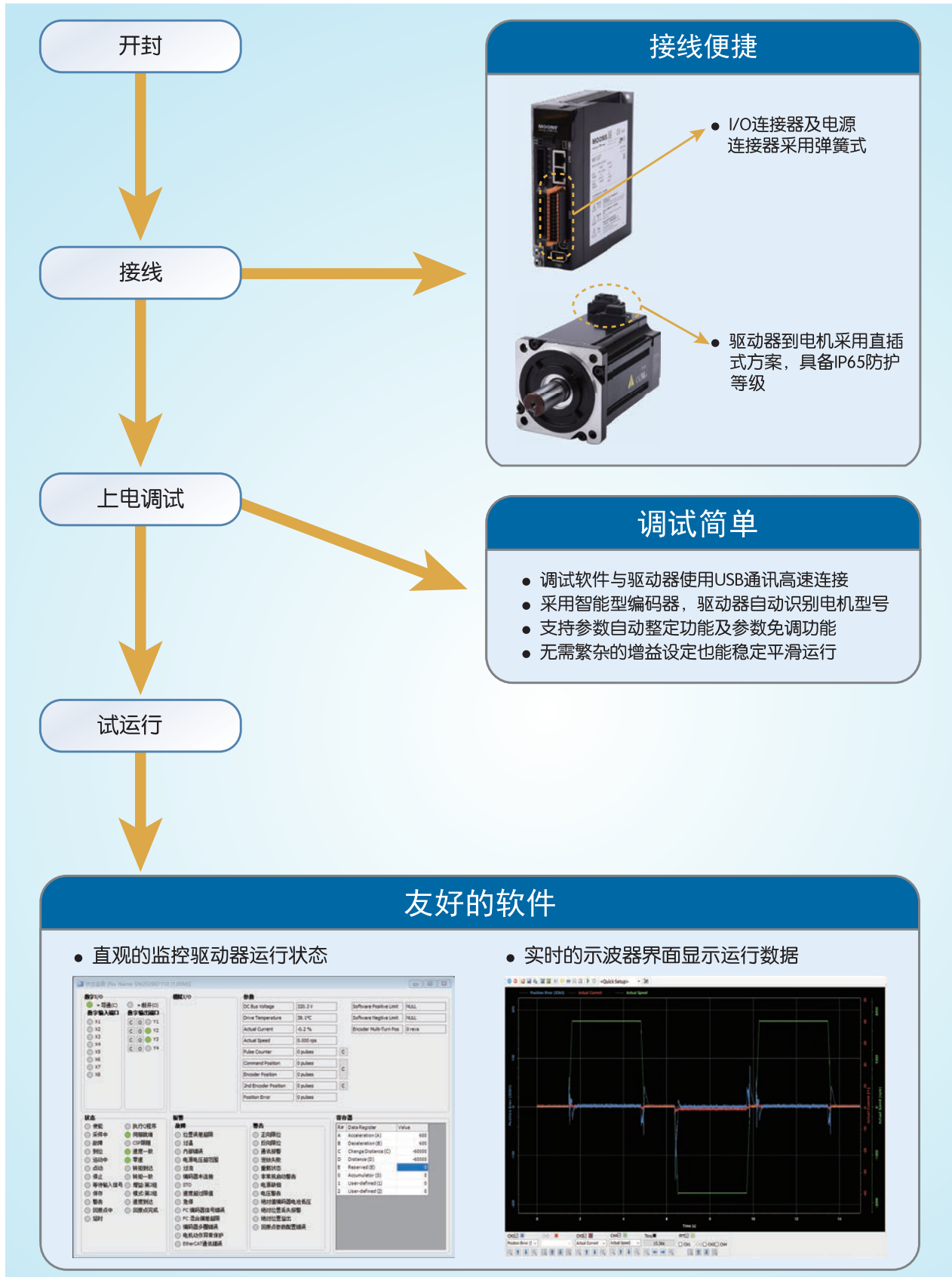


26Pin 弹簧式连接器

- ◆ 接线快捷、可靠
- ◆ 连接器带自锁功能，无需螺丝锁定

安装便捷

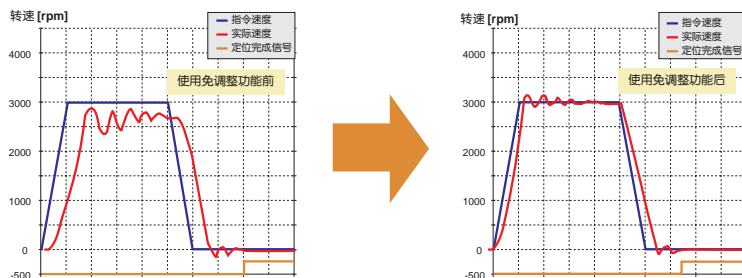
M3 系列从接线、调试、到运行，每一步都精心设计，致力于提高设备安装、调试及维护的效率。



调试简单

● 免调整功能

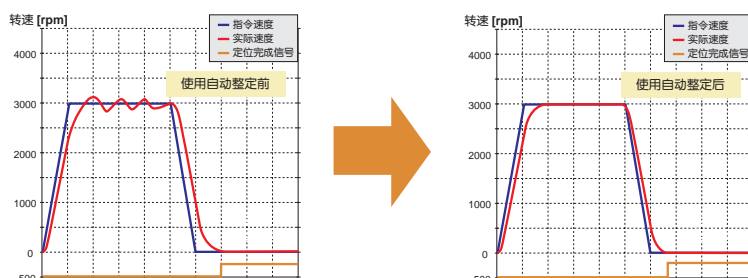
- ◆ 无需精通伺服增益调试原理，无需繁杂增益整定。基于全新的伺服控制算法，在最大30倍的负载惯量比下，伺服系统也可以稳定运行。
- ◆ 不受控制指令类型(脉冲/通讯指令)和机械负载类型的限制。
- ◆ 即使运动过程中负载发生变化，伺服系统也能稳定运行。



● 自动整定

基于增益参数自动整定算法，在自动整定过程中，实时自动辨识负载惯量(比)、自动设定增益参数和共振抑制陷波器参数。

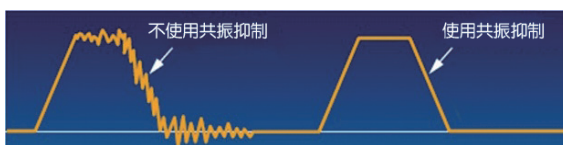
通过参数自动整定，可以大幅缩短伺服调试时间。



● 共振抑制

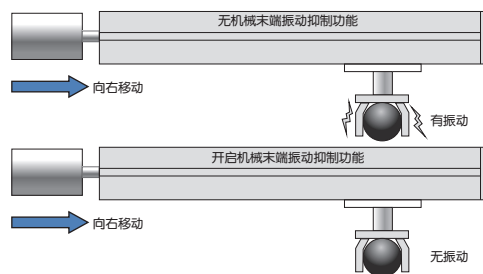
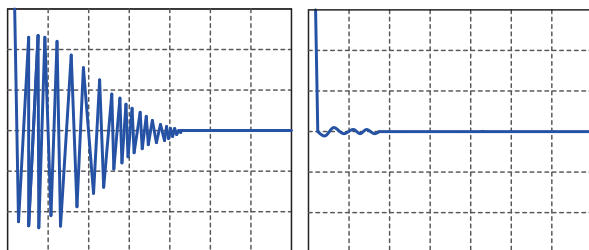
提供4组可以抑制设备共振的陷波滤波器

- ◆ 2组自动设定的陷波滤波器，可以通过自动整定来消除共振，节省调试时间。
- ◆ 2组手动设定的陷波滤波器，可以通过软件来分析共振频率并设定。



● 机械末端振动抑制

机械末端的振动会造成系统整定时间过长，使得产品精度或者生产效率下降。M3系列产品的末端振动抑制功能可抑制机械末端的共振，从而缩短整定时间，提升产品精度。

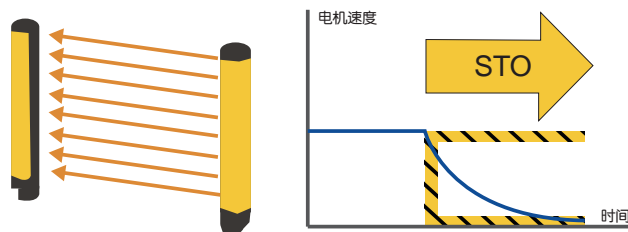


运行可靠

● STO

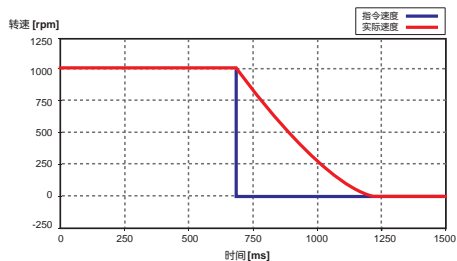
安全转矩禁止 (Safe Torque Off) 是一种硬件级的安全保护功能。当STO工作时，驱动器的硬件电路会触发，强制关闭驱动器内部的功率管，从而阻止电机运转，驱动器处于非使能状态。可以在紧急情况下，在驱动器不断电的同时保护人身及设备的安全。

M3系列符合UL61800-5-2(SIL2)，IEC61508，ISO138491(PL d)的规范要求。



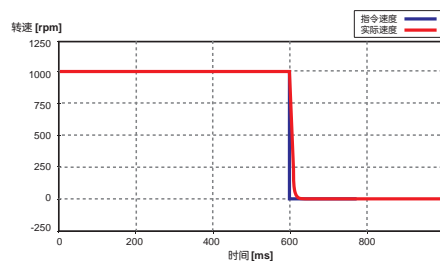
● 动态制动模块

动态制动是在紧急情况下，将电机三相短路，以最快速度停止，从而保护设备和人身安全。



无动态制动

当驱动器发生故障报警后，驱动器去使能。电机处于不可控的自由减速停止状态，停止时间取决于去使能时电机的转速、拖动的负载惯量及机械上的摩擦力等外部因素。



有动态制动

当驱动器发生故障报警后，驱动器去使能的同时，将电机三相短路，利用反电势在电机绕组中产生的电流转矩，以最快速度停止。大幅减少减速时间，保护设备和人身安全。

● 内置再生能量吸收电阻

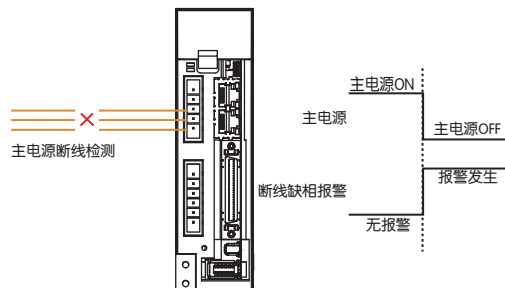
750W及以上功率段驱动器都内置了再生能量吸收电阻，可以消耗电机减速时产生的再生能量，确保伺服电机能够快速停止、可靠运行。

不需要外加吸收电阻就可以满足大部分应用。



● 主电源断电/缺相检测

在主电源交流输入侧检测主电源是否断电或者缺相，为伺服系统因突然断电而造成意外提供更快的保护措施。



全新的电机特性

● 更小的尺寸、更高效

全新的磁路设计，提高伺服电机的效率，降低发热，同时使得电机尺寸更小。



● 无电池型绝对值编码器

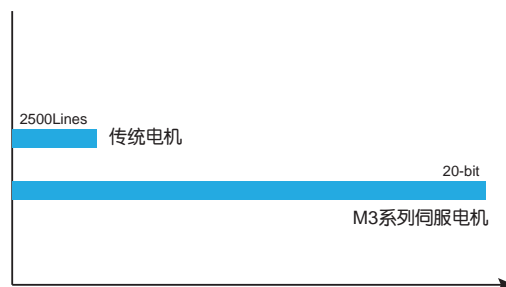
17-bit 多圈绝对值编码器，在驱动器断电情况下，无需电池即可记录电机当前位置。更无需更换电池，降低系统后期维护的成本。



● 高精度定位

配备高分辨率编码器，使得伺服系统运行更加平稳、精度更高。

- ◆ 20-bit光电编码器，电机每转反馈脉冲数高达1,048,576个。
- ◆ 绝对值编码器，使用电池情况下，即使驱动器断电，也能记录电机当前位置。
- ◆ 更有无电池绝对值编码器选项，无需电池，也能在驱动器断电时不丢失电机实际位置。



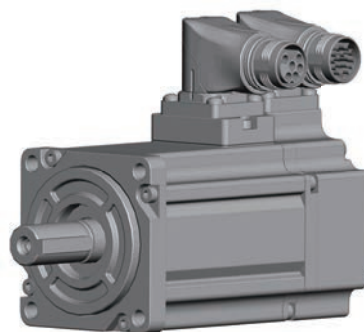
● 直插式连接器

- ◆ 动力线及编码器线采用直插式连接器，安装便捷、系统布线简单
- ◆ 具备IP65防护等级(需要选用带油封的机型)



● 密封型金属连接器 (开发中)

- ◆ 更好的EMC防护性能
- ◆ 适用的电机机座：40/60/80/100/130mm
- ◆ 具有直头和90°弯头两种选项



● 低、中、高惯量伺服电机组合

相同功率的伺服电机提供多种转动惯量选项，利于优化负载与电机的惯量比，提升机械性能。

低惯量电机	中惯量电机	高惯量电机
大多数应用都可以使用： <ul style="list-style-type: none"> ◆ 低惯量的负载 ◆ 需求高加、减速度的机构 ◆ 需快速、频繁启停的应用 	适用于机械刚性较低的应用： <ul style="list-style-type: none"> ◆ 皮带、同步带负载 ◆ 惯量较大的负载 ◆ 高速运行时需提升稳定性的设备 	适用于大惯量负载： <ul style="list-style-type: none"> ◆ 大惯量的皮带负载 ◆ 需高转矩、低速运行的负载 ◆ 大转动惯量的转盘等

● IP65防护等级

M3系列伺服电机具有防水和防尘的防护等级设计(轴贯通部分除外)。

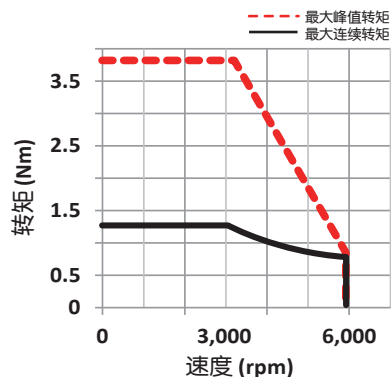
轴贯通部分如需满足IP65防护等级要求，请安装油封或选择带油封的伺服电机型号。



注：安装油封会带来额外的转矩损耗，在使用油封时，请按照负载转矩是电机额定转矩的90%设计选择。

● 高转速，300%过载转矩

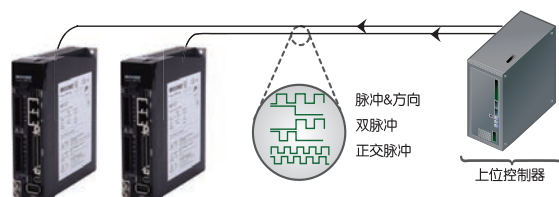
- ◆ M3系列配套的伺服电机最高转速为6000转，同等运行距离下，耗时更短。
- ◆ 300%的过载转矩，利于提供更高的加/减速度，有助于大幅提升生产效率及产能。



多种控制方式

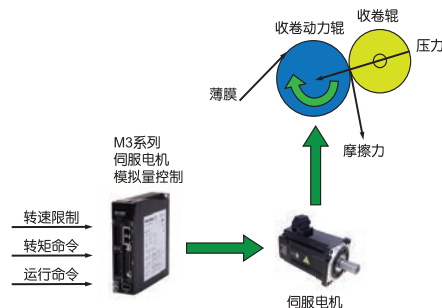
● 数字量脉冲位置模式

支持脉冲&方向, CW/CCW双脉冲, A/B正交脉冲输入
低速集电极开路脉冲输入: 500kHz, 24VDC
低速差分脉冲输入: 500kHz, 5VDC
高速差分脉冲输入: 4MHz, 5VDC



● 模拟量信号输入、输出控制

M3系列部分机型有两路模拟量输入和两路模拟量输出。
 -10~+10V模拟量输入, 可用于模拟量速度、模拟量转矩控制;
 模拟量输出可以用来监测电机的转速和转矩等信息。



● 内置软PLC — 特有的Q编程功能

Q程序是鸣志独有的建立在SCL指令基础之上的一个专业平台, 扩展SCL指令的使用, 允许用户创建与存储SCL指令。这些程序可以保存在驱动器的非易失性存储器中, 驱动器无需上位机即可独立运行这些程序。

Q程序为系统设计提供高度的灵活性和强大的功能, 可以大大简化例如PLC等控制器的编程工作。

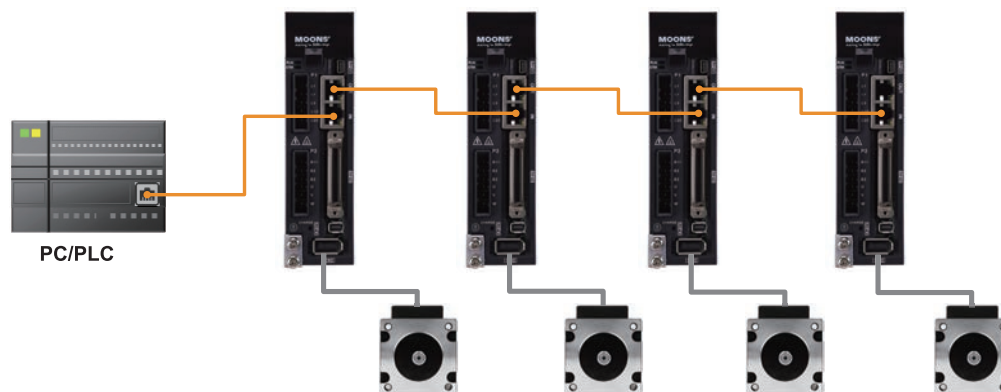
特性

- 运动控制指令(例如点到点相对运动、绝对运动、回原点等)
- 多任务处理指令
- 条件判断指令(例如外部输入中断指令、比较指令等)
- 数据寄存器运算指令(例如加、减、乘、除、与、或等指令)
- 外部I/O处理(例如外部输入判断, 驱动器输出控制等指令)
- Q程序的逻辑运行指令(例如循环、调用)

Line	Label	Cmd	Param1	Param2	Comment
1		DI	10000		设定点到点距离为10000个脉冲
2		RX	2	-1	自定义寄存器2减值为"-1"
3	Label2	WT	0.5		等待0.5s
4		TI	1L		判断X1输入是否为on
5		QJ	T	#Label1	输入为ON, 跳转至Label1
6		VE	5		否则设定转速为5rps
7		TI	2L		判断X2输入是否为on
8		QJ	T	#Label1	输入为ON, 跳转至Label1
9		VE	10		否则设定转速为10rps
10		TI	3L		判断X3输入是否为on
11		QJ	T	#Label1	输入为ON, 跳转至Label1
12		VE	20		否则设定转速为20rps
13		QG	#Label2		循环判断X1,X2,X3输入状况
14	Label1	FL			开始点到点相对运动
15		R*	D	2	点到点位移数据寄存器D与数据寄存器2相乘
16		RM	0	D	将存放运动结果的寄存器0的至赋值给寄存器D
17		FL			再开始执行点到点相对运动
18		R*	D	2	点到点位移数据寄存器D与数据寄存器2相乘
19		RM	0	D	将存放运动结果的寄存器0的至赋值给寄存器D
20		QG	#Label2		Goto Label2, 开始重新循环

● 总线控制

工业自动化场合存在很多基于现场总线通讯的应用。M3系列伺服系统可以支持EtherCAT总线、基于RS-485及以太网的Modbus总线、基于CAN的CANopen总线、基于以太网的EtherNet/IP、以及基于以太网的eSCL协议, 提供丰富的现场总线型伺服系统解决方案。



丰富的工业现场总线

EtherCAT总线

□ 高速、高效

全双工，通讯波特率100Mbps
支持 CoE(CiA 402 协议)、VoE(Vendor Specific Profile over EtherCAT)
支持PP, PV, CSP, CSV, CST, TQ, HM模式，全闭环模式
搭配MOONS' EtherCAT步进产品系列，使您的设备更高效



CANopen

CANopen

CAN总线是工业控制常用到的现场总线，M3系列伺服驱动器拥有标准的CAN总线接口。

特征	规格
物理层协议标准	CiA 303-1 Cabling and connector pin assignment
通讯协议层标准	CiA 301 Application Layer and Communication Profile CiA 402 Device Profile Drives and Motion Control
总线连接器	RJ45
通讯速率	12.5Kbps, 20Kbps, 50Kbps, 125Kbps 250Kbps, 500Kbps, 800Kbps, 1Mbps
报文类型	SDO, PDO, SYNC, EMCY, NMT, Heartbeat
控制模式	Profile Position, Profile Velocity, Profile Torque, Homing Mode, Q Program
PDO数据	4 RxPDOs, 4 TxPDOs
支持轴数	多达112轴

EtherNet/IP

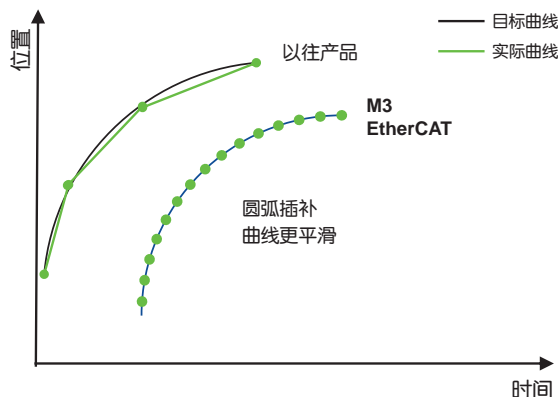
EtherNet/IP[™]

EtherNet/IP协议是基于Ethernet和TCP/IP的工业以太网协议。M3系列伺服驱动器提供基于EtherNet/IP通讯协议的运动控制解决方案。

特征	规格
物理层协议标准	Ethernet
通讯协议层标准	EtherNet/IP
总线连接器	RJ45
通讯速率	Ethernet: 10/100Mbps
控制模式	Position Mode, Velocity Mode, Torque Mode, Homing Mode, Q Program
支持轴数	以太网下支持轴数由具体网络配置决定

□ 高性能

M3系列EtherCAT产品通信的最小同步周期是0.5ms，位置指令细分更细致，设备动作更加平滑。



Modbus

Modbus

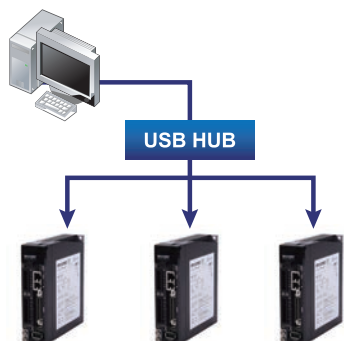
M3系列伺服驱动器支持基于RS-485的Modbus/RTU通讯协议，以及基于Ethernet的Modbus/TCP通讯协议。通过Modbus协议，可轻松的控制电机运转、修改驱动器参数以及监控伺服驱动器状态等。

特征	规格
物理层协议标准	RS-485, Ethernet
通讯协议层标准	Modbus/RTU Modbus/TCP
总线连接器	RJ45(RS-485, Ethernet)
通讯速率	RS-485: 9600bps, 19200bps, 38400bps, 57600bps, 115200bps Ethernet: 10/100Mbps
控制模式	Position Mode, Velocity Mode, Torque Mode, Homing Mode, Q Program
支持轴数	多达32轴(串口)，以太网下支持轴数由具体网络配置决定

友好的软件

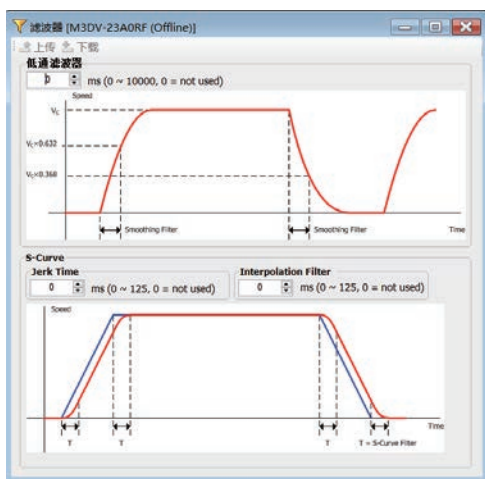
● USB多轴调试

基于USB通讯方式，可以实现多轴调试，简单便捷。



● 图形化的设定界面

设定界面采用简洁明了的图形界面，可直观的对所需功能进行设置。

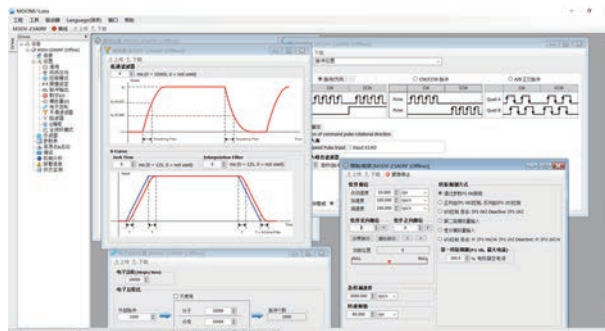


● 强大的示波器功能

- 实时数据曲线显示
- 选择16bit数据时，最多显示4通道，最大8kHz刷新频率
- 选择32bit数据时，最多显示2通道，最大8kHz刷新频率
- 选定光标区域内，显示最大值、最小值、均方根等
- 自定义设定触发条件
- 可监控驱动器运行情况及输入输出状态

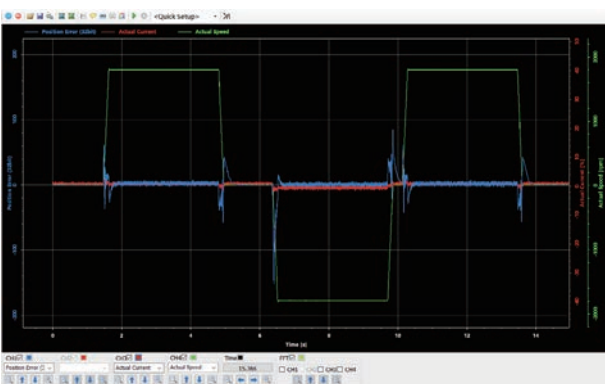
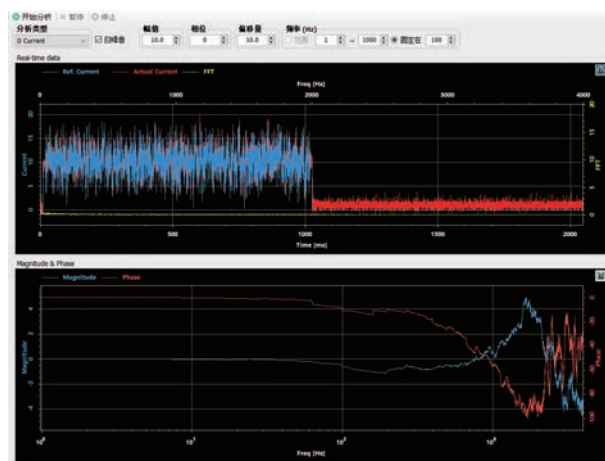
● 树形结构

全新设计的树形结构软件，多窗口展示，功能分类清晰，操作简单方便。



● 机械分析

快速诊断机械设备的频率特性，绘制伯德图(Bode)。可用于检测机械的共振点及频率响应特性，快速设定陷波滤波器参数。



通用规格

安规认证

M3系列产品设计符合如下标准:



		驱动器	电机
欧洲	EMC指令	EN 61800-3	EN 55011
			EN 55014-1
			EN 55014-2
			EN 6100-3-2
			EN 6100-3-3
	LVD	EN 61800-5-1	EN 60034-1 EN 60034-5
功能安全(STO)		UL61800-5-2(SIL2)	
		IEC61508	
		ISO13849-1(PL d)	
UL标准		UL 61800-5-1	UL 1004-1 UL 1004-6
	CSA标准	C22.2 No.274-13	CSA C22.2 No.100

电机通用规格

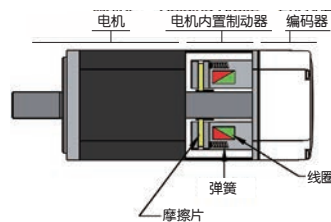
绝缘等级	Clas B (130°C)	环境温度	使用温度: 0°C ~ 40°C; 存储温度: -20°C ~ 60°C
防护等级	IP65(除轴贯通部)	湿度	存储及使用: 20 ~ 85%RH (无结露)
安装条件	室内安装, 避免阳光直射, 腐蚀性及易燃气体	海拔	海拔 1000m 以下
振动	49m/s ² 以下, 10 ~ 60Hz (在共振点处不可持续使用)		

制动器规格

电机制动器是用于当伺服系统断电时来防止电机转动。最常见的使用方式是当电机用于控制垂直负载时, 在电机未使能状态或者断电状态下, 为防止电机所驱动的机械机构因重力等原因产生移位, 需要使用带制动器的伺服电机。

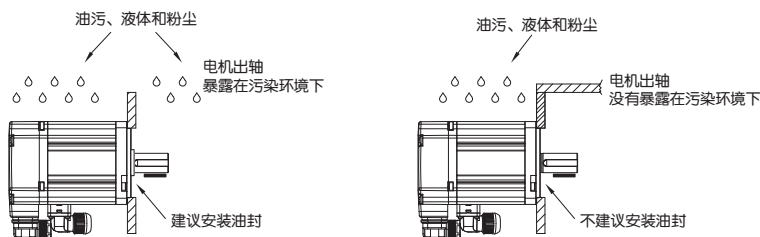
制动器在通电情况下, 衔铁被吸附, 制动器片释放, 电机可以正常运行; 当制动器断电时, 衔铁会释放, 制动器片被抱死, 电机无法正常转动。

机座系列	40mm	60mm	80mm	130mm
静态摩擦转矩 N·m	0.32	1.5	3.2	18.5
额定电压 VDC	24			
功耗 W(20°C时)	6.3	7.2	9.6	24.3
电流A	0.26	0.3	0.4	1.05
制动时间	标准气隙, 20°C下 <70ms			
释放时间	<25ms			
释放电压	18.5VDC max (at 20°C)			



轴密封

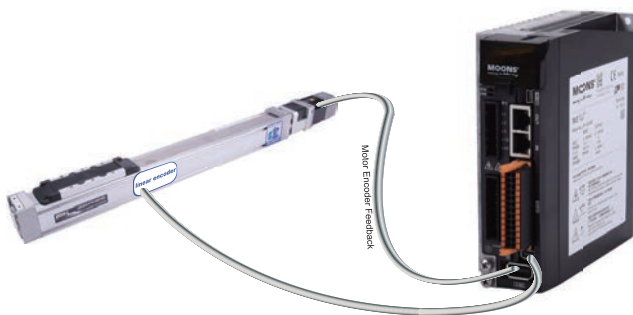
电机工业级骨架油封能够阻隔污染物(油类、杂质类)来延长电机寿命。出厂时油封会附在包装盒内, 但不会安装在电机出轴上。油封对电机轴会产生一定的阻力, 建议降额使用。



其他特色功能

● 全闭环

通过外部光栅尺直接反馈负载设备的机械实际位置，基于双位置反馈的全闭环控制，提升设备最终定位的定位精度。也能提高伺服响应，抑制机械振动，提高设备可靠性。



● 更多功能

位置 / 速度 / 转矩控制	输入、输出信号分配功能
支持位置控制、速度控制、转矩控制。 <ul style="list-style-type: none"> 位置控制支持脉冲、内部位置或者通讯指令进行定位。 速度控制支持模拟量、内部多段速或者通讯指令。 转矩控制支持模拟量、内部转矩或者通讯指令。 	<ul style="list-style-type: none"> 可通过参数将输入功能分配到任一输入引脚。 可通过参数将输出功能分配到任一输出引脚。
控制模式切换	编码器反馈输出
可使用外部数字量输入切换位置控制、速度控制、转矩控制。 -P/R 机型可任意切换 2 种控制模式。	<ul style="list-style-type: none"> 将电机编码器反馈、第二编码器反馈以 A/B/Z 脉冲方式输出，支持脉冲分频输出。 支持将位置指令脉冲 By-pass 输出。
增益切换功能	模拟量控制输入
可在一定条件下自动切换运转中与停止时的增益，或者通过数字量输入自由切换两组增益。	2 路模拟量电压输入，可以用于模拟量转速控制及模拟量转矩控制。
内部多段速指令	模拟量监控输出
驱动器内部可保存 8 段速度，并通过数字量输入选择所对应的内部速度控制指令。	2 路模拟量电压输出，实时以电压方式输出电机的指令转速、指令转矩、实际转速、实际转矩或者位置误差。
脉冲输入禁止功能	零速箝位功能
当脉冲禁止输入信号有效时，驱动器忽略外部脉冲指令，电机减速停止。	在速度控制模式下，零速箝位信号有效时，当指令速度为 0，同时实际转速小于零速判断阈值时，伺服电机进入零位置锁定状态。此时驱动器内部位置环控制，即使因为外力发生旋转，也会返回箝位时的位置。
内部软件位置限位	停止方法设定
在绝对值系统中，可以设定软件位置限位，无需外部硬限位即可保护设备运行。	在伺服 OFF 或发生故障报警时可以设定电机的停止方式（如自由停止、减速停止、动态制动）及停止后的状态。
	运动指令平滑功能
	指令平滑功能是对指令位置、指令转速进行滤波，即使指令有突变也能使伺服电机平滑运转。

M3驱动器命名规则

M3DV - 2 3A0 P F - ***

①

②

③

④

⑤

⑥

① M3 系列

② 输入电压 *1

2 --- 单相 / 三相 220VAC

④ 控制功能类别

⑤ 机种类别

⑥ 定制代号

*1 Line to Line 线电压

*2 可使用单相或三相输入

*3 当电机功率为 1.8kW 及以下时可以使用单相输入

*4 开发中

③ 电流

	额定电流 A(rms)	峰值电流 A(rms)	功率
*2	1A8	1.8	100/200W
*2	3A0	3	400W
*2	4A5	4.5	750W
*2	6A0	6	1.0kW
*3	10A	10	1.5kW
*3	13A	13	2.0kW
*4	18A	18	3.0kW

控制功能类别

伺服驱动器

-P

脉冲控制型

- ◆ 脉冲控制
- ◆ 位置、速度、转矩控制
- ◆ 编码器反馈分频输出
- ◆ 支持STO(SIL2)*1
- ◆ 支持动态刹车*1
- ◆ USB用于软件配置

-R

RS-485型

- ◆ RS-485总线, 支持Modbus/RTU
- ◆ 脉冲控制
- ◆ 模拟量控制
- ◆ 2路模拟量输入*2
- ◆ 2路模拟量输出*2
- ◆ 位置、速度、转矩控制
- ◆ 编码器反馈分频输出
- ◆ 内置Q编程控制功能
- ◆ 全闭环*2
- ◆ 支持STO(SIL2)*1
- ◆ 支持动态刹车*1
- ◆ USB用于软件配置

-EC

EtherCAT型

- ◆ 支持EtherCAT通讯
- ◆ 2路模拟量输入*2
- ◆ 1路模拟量输出*2
- ◆ 位置、速度、转矩控制
- ◆ 编码器反馈分频输出*2
- ◆ 内置Q编程控制功能
- ◆ 全闭环*2
- ◆ 支持STO(SIL2)*1
- ◆ 支持动态刹车*1
- ◆ USB用于软件配置

-C

CANopen型

- ◆ CiA 301 & CiA 402协议
- ◆ 2路模拟量输入*2
- ◆ 1路模拟量输出*2
- ◆ 位置、速度、转矩控制
- ◆ 编码器反馈分频输出*2
- ◆ 内置Q编程控制功能
- ◆ 全闭环*2
- ◆ 支持STO(SIL2)*1
- ◆ 支持动态刹车*1
- ◆ USB用于软件配置

-IP

EtherNet/IP型

开发中...

- ◆ 支持EtherNet/IP协议, 支持Modbus/TCP
- ◆ 2路模拟量输入*2
- ◆ 2路模拟量输出*2
- ◆ 位置、速度、转矩控制
- ◆ 编码器反馈分频输出*2
- ◆ 内置Q编程控制功能
- ◆ 全闭环*2
- ◆ 支持STO(SIL2)*1
- ◆ 支持动态刹车*1
- ◆ USB用于软件配置

*1*2 部分机种不支持此功能, 详细请参考第 16 页驱动器一览

● 驱动器一览

控制功能类别		-P—脉冲控制型				-R—RS-485 通讯型					
											
机种类别		F 型	R 型	X 型	N 型	F 型	R 型	D 型	X 型	N 型	T 型
控制模式	位置模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	速度模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	转矩模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Q 编程模式					●	●	●	●	●	●
	全闭环					●	●		●	●	
接口											
接口	脉冲控制输入	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	2 路模拟量输入					●	●	●	●	●	●*
	2 路模拟量输出					●	●		●	●	
	10 输入 /6 输出 (数字量)	●	●			●	●	●			
	8 输入 /4 输出 (数字量)										
	4 输入 /4 输出 (数字量)			●	●				●	●	●
	编码器反馈输出	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
第二编码器输入					●	●		●	●		
通讯接口											
通讯接口	USB(配置)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	RS-485					●	●	●	●	●	●
	CANopen										
	Modbus/TCP										
	EtherNet/IP										
	EtherCAT										
安全功能											
安全功能	动态刹车	●		●		●			●		
	STO	●		●		●			●		

*: 1 路模拟量输入

短交期机型

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件

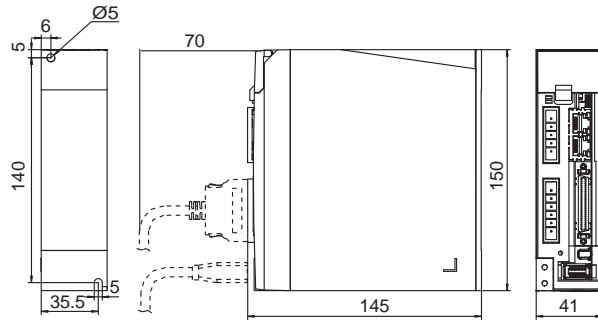
控制功能类别		-EC—EtherCAT 型				-C—CANopen 型				-IP—EtherNet/IP 型			
													
机种类别		F 型	R 型	X 型	N 型	F 型	R 型	X 型	N 型	F 型	R 型	X 型	N 型
控制模式	位置模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	速度模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	转矩模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	Q 编程模式	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	全闭环	●		●		●		●		●		●	
接口	脉冲控制输入												
	2 路模拟量输入	●		●		●		●		●		●	
	2 路模拟量输出	●*		●*		●*		●*		●		●	
	10 输入 /6 输出 (数字量)												
	8 输入 /4 输出 (数字量)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	4 输入 /4 输出 (数字量)												
	编码器反馈输出	●				●				●			
	第二编码器输入	●		●		●		●		●		●	
通讯接口	USB(配置)	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	RS-485												
	CANopen					●	●	●	●				
	Modbus/TCP									●	●	●	●
	EtherNet/IP									●	●	●	●
	EtherCAT	●	●	●	●								
安全功能	动态刹车	●		●		●		●		●		●	
	STO	●		●		●		●		●		●	

*: 1 路模拟量输出

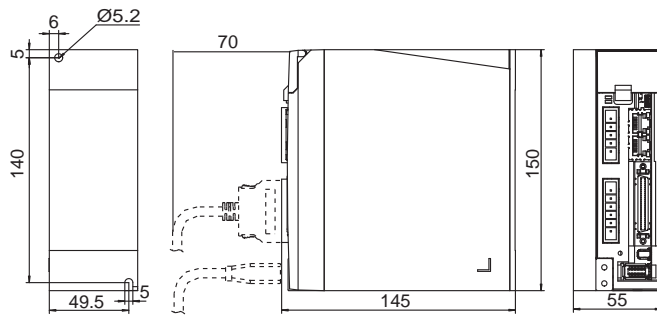
短交期机型

● 驱动器外形尺寸(单位: mm)

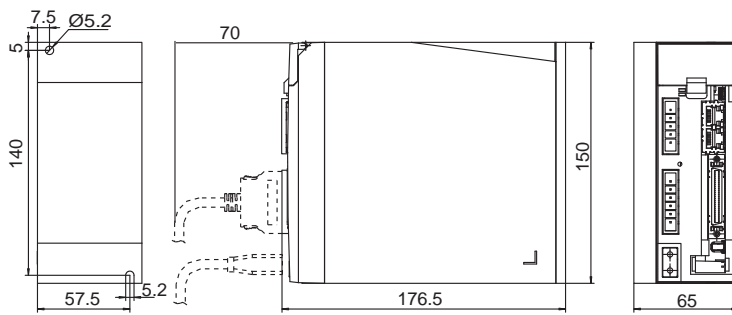
□ M3DV-21A8 ■◆ (100/200W 机型)



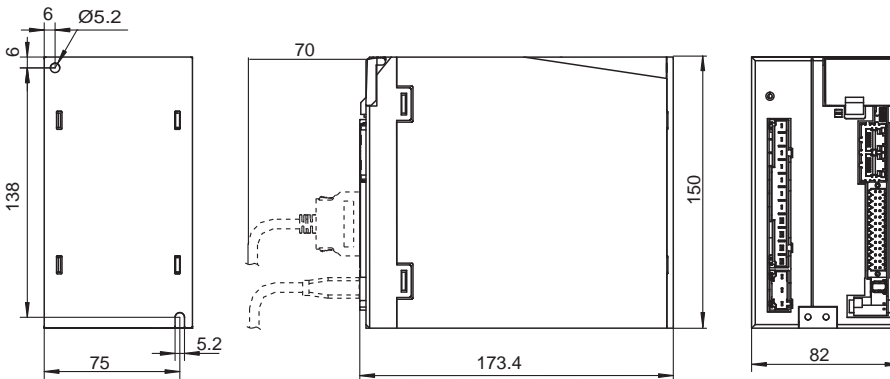
□ M3DV-23A0 ■◆ (400W 机型)



□ M3DV-24A5 ■◆ (750W 机型)

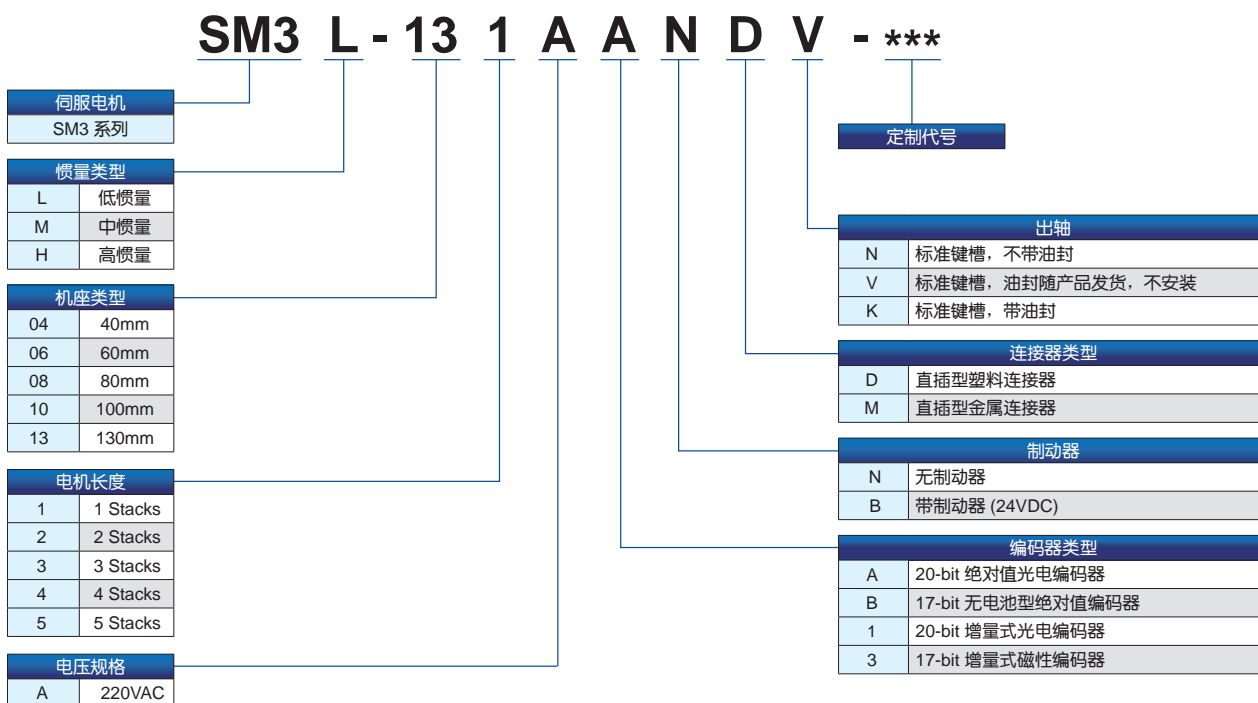


□ M3DV-26A0 ■◆ (1.0kW 机型)
M3DV-210A ■◆ (1.5kW 机型)
M3DV-213A ■◆ (2.0kW 机型)



■: 控制功能类别 ◆: 机种类别

● 伺服电机命名规则



● 伺服电机产品体系

额定功率	低惯量		中惯量		高惯量 低额定速度	
	机座型号	额定速度 (最大速度)	机座型号	额定速度 (最大速度)	机座型号	额定速度 (最大速度)
W	mm	rpm	mm	rpm	mm	rpm
100	40	3000 (6000)		3000 (6000)		1500 (3000)
200	60					
400	60		60			
750	80		80			
850				130		
1000	80					
1000	100		130	2000 (3000)		
1300						
1500	100		130			
1800					130	
2000	100	130				
2500	100					
3000	100		130			

* 100 开发中。

伺服驱动器、伺服电机型号对照表

电机系列	机座尺寸 (mm)	额定功率 (watts)	额定转矩 (N·m)	峰值扭矩 (N·m)	额定转速 (rpm)	最大转速 (rpm)	额定电流 A(rms)	峰值电流 A(rms)	配套的伺服电机			
									20-bit 增量型 光电编码器	20-bit 绝对值型 光电编码器	17-bit 增量型 磁性编码器	17-bit 绝对值型 编码器 (无电池型)
低惯量	40	100	0.32	1.28	3000	6000	1.2	5.9	SM3L-042A1 □ DV	SM3L-042AA □ DV	SM3L-042A3 □ DV	SM3L-042AB □ DV
		200	0.64	1.9			1.5	5.4	SM3L-061A1 □ DV	SM3L-061AA □ DV	SM3L-061A3 □ DV	SM3L-061AB □ DV
	400	1.27	3.8	2.8			10	SM3L-062A1 □ DV	SM3L-062AA □ DV	SM3L-062A3 □ DV	SM3L-062AB □ DV	
	80	750	2.4	6.7			4.5	14	SM3L-083A1 □ DV	SM3L-083AA □ DV	SM3L-083A3 □ DV	SM3L-083AB □ DV
		1000	3.2	9.6			5.6	19	SM3L-084A1 □ DV	SM3L-084AA □ DV	SM3L-084A3 □ DV	SM3L-084AB □ DV
	中惯量	60	400	1.27			3.8	2000	3000	2.8	10	SM3M-062A1 □ DV
80			750	2.4	6.7	4.5	14			SM3M-083A1 □ DV	SM3M-083AA □ DV	SM3M-083A3 □ DV
130		1000	4.77	14.3	5.4	16.9	—			SM3M-132AA □ MV	SM3M-132A3 □ MV	—
		1500	7.16	21.5	8.5	26	—			SM3M-133AA □ MV	SM3M-133A3 □ MV	—
		2000	9.55	28.6	11	32.7	—			SM3M-134AA □ MV	SM3M-134A3 □ MV	—
		3000	14.3	42.9	16.4	49	—			SM3M-135AA □ MV	SM3M-135A3 □ MV	—
高惯量	130	850	5.39	16.2	1500	3000	6	19	—	SM3H-132AA □ MV	SM3H-132A3 □ MV	—
		1300	8.34	25			9.6	29.6	—	SM3H-133AA □ MV	SM3H-133A3 □ MV	—
		1800	11.5	34.5			13	45	—	SM3H-134AA □ MV	SM3H-134A3 □ MV	—

□：表示是否带制动器。请参考 19 页伺服电机命名规则。

◆：表示机种类型。请参考 15 页伺服驱动器命名规则。

配套的伺服驱动器					
	-P 脉冲控制型	-R RS-485 通讯型	-EC EtherCAT 型	-C CANopen 型	-IP EtherNet/IP 总线型
	M3DV-21A8P ◆	M3DV-21A8R ◆	M3DV-21A8EC ◆	M3DV-21A8C ◆	M3DV-21A8IP ◆
	M3DV-23A0P ◆	M3DV-23A0R ◆	M3DV-23A0EC ◆	M3DV-23A0C ◆	M3DV-23A0IP ◆
	M3DV-24A5P ◆	M3DV-24A5R ◆	M3DV-24A5EC ◆	M3DV-24A5C ◆	M3DV-24A5IP ◆
	M3DV-26A0RF		M3DV-26A0ECX	M3DV-26A0CX	M3DV-26A0IPX
	M3DV-23A0P ◆	M3DV-23A0R ◆	M3DV-23A0EC ◆	M3DV-23A0C ◆	M3DV-23A0IP ◆
	M3DV-24A5P ◆	M3DV-24A5R ◆	M3DV-24A5EC ◆	M3DV-24A5C ◆	M3DV-24A5IP ◆
	M3DV-26A0RF		M3DV-26A0ECX	M3DV-26A0CX	M3DV-26A0IPX
	M3DV-210ARF		M3DV-210AECX	M3DV-210ACX	M3DV-210AIPX
	M3DV-213ARF		M3DV-213AECX	M3DV-213ACX	M3DV-213AIPX
	M3DV-218ARF		M3DV-218AECX	M3DV-218ACX	M3DV-218AIPX
	M3DV-26A0RF		M3DV-26A0ECX	M3DV-26A0CX	M3DV-26A0IPX
	M3DV-210ARF		M3DV-210AECX	M3DV-210ACX	M3DV-210AIPX
	M3DV-213ARF		M3DV-213AECX	M3DV-213ACX	M3DV-213AIPX

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

伺服驱动器
电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件

驱动器规格 -P--脉冲控制型 -R--RS-485通讯型

输入电源	M3DV-21A8 ■◆	主回路电源	单相 / 三相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
	M3DV-23A0 ■◆		
	M3DV-24A5 ■◆	控制回路电源	单相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
	M3DV-26A0 ■◆		
	M3DV-210A ■◆	主回路电源	三相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
	M3DV-213A ■◆	控制回路电源	单相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
绝缘耐压		一次对地: 耐压 1500 VAC, 1 min, (泄漏: 20 mA) [220VAC 系列]	
使用环境	温度	使用温度: 0 ~ 50°C (如果环境温度超过 45°C, 请置于通风良好场所) 存储温度: -20°C ~ 65°C	
	湿度	存储及使用: 10 ~ 85%RH, 无结露	
	海拔	海拔 1000m 以下	
	振动	9.8m/s ² 以下, 10 ~ 60Hz (在共振点处不可持续使用)	
编码器反馈		<ul style="list-style-type: none"> ◆ 20-bit 增量式 / 绝对值光电编码器 ◆ 17-bit 磁性增量式编码器 ◆ 17-bit 无电池绝对值编码器 	
I/O	数字信号	输入	<ul style="list-style-type: none"> ◆ -F/R 机型: 10 路光耦隔离通用输入, 可通过参数配置功能, 24VDC, 20mA ◆ -X/N 机型: 4 路光耦隔离通用输入, 可通过参数配置功能, 24VDC, 20mA
		输出	<ul style="list-style-type: none"> ◆ -F/R 机型: 6 路光耦隔离通用输出, 可通过参数配置功能, 最大 30VDC, 30mA ◆ -X/N 机型: 4 路光耦隔离通用输出, 可通过参数配置功能, 最大 30VDC, 30mA
	模拟量信号 *1	输入	2 路模拟量输入, -10 ~ +10V, 分辨率 12bit
		输出	2 路模拟量输出, -10 ~ +10V, 最大 10mA
	脉冲信号 *2	输入	2 路脉冲输入 (光耦输入, Line Reffer 输入): <ul style="list-style-type: none"> ◆ 光耦输入: 5/24V 脉冲信号, 最小脉宽 1μs, 最大脉冲频率 500kHz ◆ Line Reffer 输入: 5V 差分信号, 最小脉宽 0.125μs, 最大脉冲频率 4MHz
		输出	4 路输出 (3 路 Line Driver 输出, 1 路集电极开路输出) <ul style="list-style-type: none"> ◆ Line Driver 输出: 编码器 A、B、Z 反馈输出 ◆ 集电极开路输出: 编码器 Z 相
通讯接口	USB	用于连接 PC 机进行软件调试	
	RS-485	Modbus RTU 协议通讯	
操作面板		4 个操作按钮 (MODE, UP, DOWN, SET) 5 位 LED 显示	
再生能量吸收电阻		内置再生能量吸收电阻 (也可外接外部吸收电阻)	
控制模式 *3		1. 脉冲位置模式 2. 模拟量速度模式 3. 模拟量转矩模式 4. 多段速度模式 5. 内部转矩模式 6. 内部速度模式 7. 指令位置模式 8. 全闭环控制, 可通过数字量输入切换各控制模式	
控制输入信号		Servo -ON、报警清除、正转 / 反转禁止限位、控制模式切换、增益切换、位置偏差清除、零速度箝位、指令转速输入方向控制、指令转矩输入方向控制、紧急停止、回原点、转矩限制、速度限制、脉冲输入禁止、多段速度选择输入、执行 Q 程序、通用输入	
控制输出信号		故障输出 (报错)、警告输出 (报警)、Servo -Ready、电机制动器控制、速度到达、转矩到达、位置到达、Servo -ON 状态输出、动态误差跟随输出、定位完成、零速信号、速度一致、转矩一致、速度限制中、转矩限制中、回原点完成、软件限位 (正转、反转)、通用输出	
保护功能		过流、过压、欠压、过热、编码器反馈异常、过载、速度过大、位置误差过大、紧急停止、正转 / 反转限位、全闭环混合偏差超限、通讯异常、主回路电源缺相	
动态刹车 *4		-F/X 机型内置	
STO*4		-F/X 机型内置	
重量	M3DV-21A8 ■◆: 0.8kg	M3DV-26A0 ■◆: 1.9kg	
	M3DV-23A0 ■◆: 1.1kg	M3DV-210A ■◆: 1.9kg	
	M3DV-24A5 ■◆: 1.6kg	M3DV-213A ■◆: 1.9kg	

注: *1、*2、*3、*4 部分机型不支持, 详细请参考第 16 页驱动器一览
 ■: 控制功能类别 ◆: 机种类别

驱动器规格 -EC--EtherCAT型 -C--CANopen型

输入电源	M3DV-21A8 ■◆ M3DV-23A0 ■◆ M3DV-24A5 ■◆ M3DV-26A0 ■◆	主回路电源	单相 / 三相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
		控制回路电源	单相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
	M3DV-210A ■◆ M3DV-213A ■◆	主回路电源	三相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
		控制回路电源	单相, 200 ~ 240V ±10%, 50/60Hz
绝缘耐压		一次对地: 耐压 1500 VAC, 1 min, (泄漏: 20 mA) [220VAC 系列]	
使用环境	温度	使用温度: 0 ~ 50℃ (如果环境温度超过 45℃, 请置于通风良好场所) 存储温度: -20℃ ~ 65℃	
	湿度	存储及使用: 10 ~ 85%RH, 无结露	
	海拔	海拔 1000m 以下	
	振动	9.8m/s ² 以下, 10 ~ 60Hz (在共振点处不可持续使用)	
编码器反馈		<ul style="list-style-type: none"> ◆ 20-bit 增量式 / 绝对值编码器 ◆ 17-bit 磁性增量式编码器 ◆ 17-bit 无电池绝对值编码器 	
I/O	数字信号	输入	8 路光耦隔离通用输入, 可通过参数配置功能, 24VDC, 20mA
		输出	4 路光耦隔离通用输出, 可通过参数配置功能, 最大 30VDC, 30mA
	模拟量信号 *1	输入	2 路模拟量输入, -10 ~ +10V, 分辨率 12bit
		输出	1 路模拟量输出, -10 ~ +10V, 最大 10mA
脉冲信号 *2	输出	-F 机型: 4 路输出 (3 路 Line Driver 输出, 1 路集电极开路输出) ◆ Line Driver 输出: 编码器 A、B、Z 反馈输出 ◆ 集电极开路输出: 编码器 Z 相	
通讯接口	USB	用于连接 PC 机进行软件调试	
	EtherCAT	-EC 控制功能类型: EtherCAT 通讯	
	CANopen	-C 控制功能类型: CANopen 通讯	
操作面板		4 个操作按钮 (MODE, UP, DOWN, SET) 5 位 LED 显示	
再生电阻		内置再生电阻 (也可外接外部再生电阻)	
控制模式 *3		-EC 控制功能类型: CoE (符合 CiA402 标准), 支持 PP, PV, TQ, CSP, CSV, CST 和 HM 模式, 全闭环控制, 预先存储在驱动器中的 Q 程序也可通过 EtherCAT 指令启动 -C 控制功能类型: 符合 CiA402 标准, 支持 PP, PV, TQ 和 HM 模式, 全闭环控制, 预先存储在驱动器中的 Q 程序也可通过 CANopen 指令启动	
控制输入信号		报警清除、正转 / 反转禁止限位、增益切换、零速度箝位、紧急停止、正 / 反方向运转扭矩限制、速度限制、通用输入	
控制输出信号		故障输出 (报错)、警告输出 (报警)、Servo-Ready、电机制动器控制、速度到达、转矩到达、位置到达、Servo-ON 状态输出、动态误差跟随输出、定位完成、零速信号、速度一致、转矩一致、速度限制中、转矩限制中、回原点完成、软件限位 (正转、反转)、通用输出	
保护功能		过流、过压、欠压、过热、编码器反馈异常、过载、速度过大、位置误差过大、紧急停止、正转 / 反转限位、全闭环混合偏差超限、通讯异常、主回路电源缺相	
动态刹车 *4		-F/X 机型内置	
STO *4		-F/X 机型内置	
重量	M3DV-21A8 ■◆: 0.8g	M3DV-26A0 ■◆: 1.9g	
	M3DV-23A0 ■◆: 1.1g	M3DV-210A ■◆: 1.9g	
	M3DV-24A5 ■◆: 1.6g	M3DV-213A ■◆: 1.9g	

注: *1、*2、*3、*4 部分机型不支持, 详细请参考第 16 页驱动器一览

■: 控制功能类别 ◆: 机种类别

驱动器规格 -IP--EtherNet/IP型

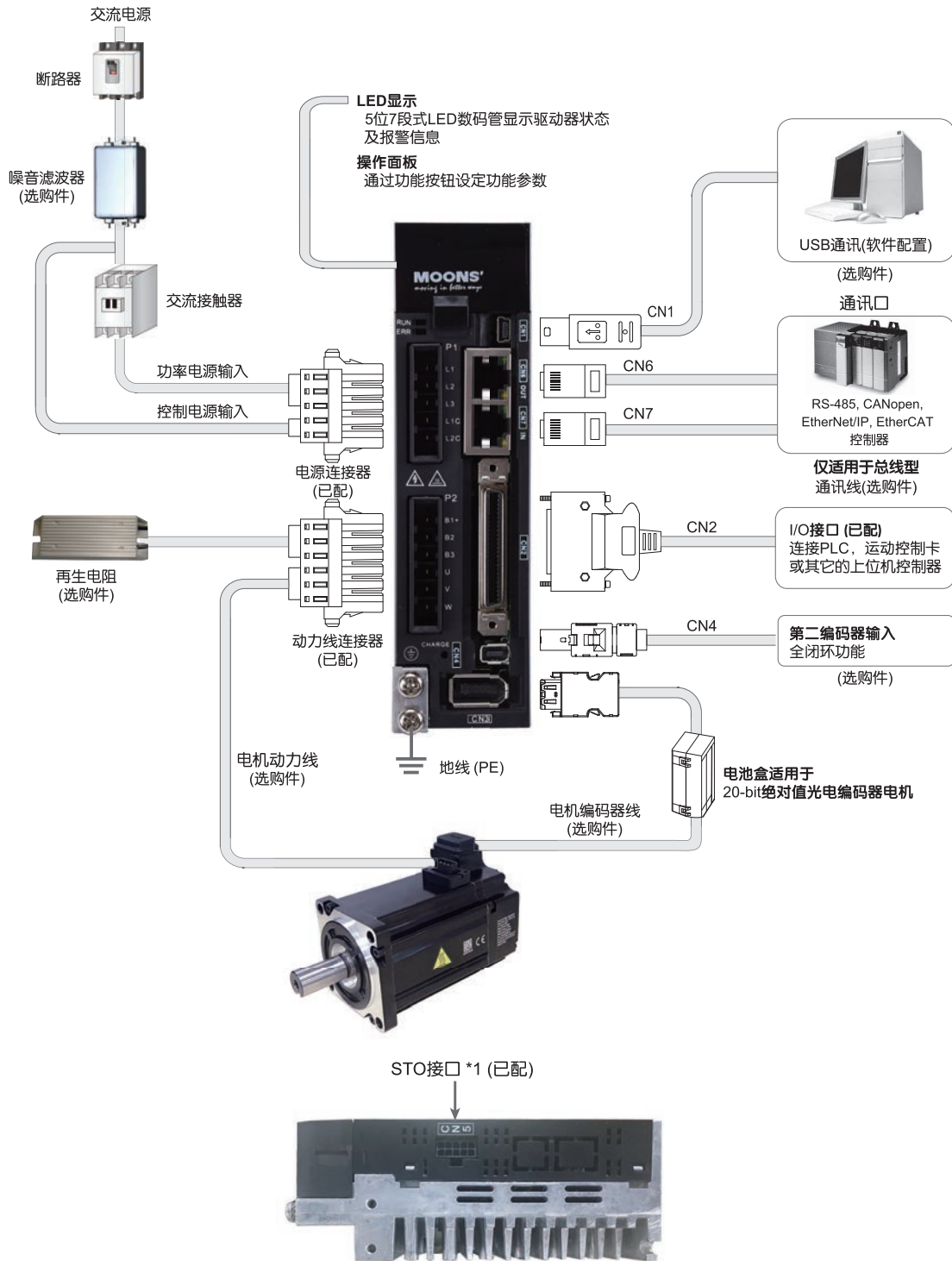
输入电源	M3DV-21A8 ■◆	主回路电源	单相 / 三相, 200 ~ 240V ± 10%, 50/60Hz						
	M3DV-23A0 ■◆								
	M3DV-24A5 ■◆	控制回路电源		单相, 200 ~ 240V ± 10%, 50/60Hz					
	M3DV-26A0 ■◆								
M3DV-210A ■◆	主回路电源	三相, 200 ~ 240V ± 10%, 50/60Hz							
M3DV-213A ■◆	控制回路电源	单相, 200 ~ 240V ± 10%, 50/60Hz							
绝缘耐压			一次对地: 耐压 1500 VAC, 1 min, (泄漏: 20 mA) [220VAC 系列]						
使用环境	温度		使用温度: 0 ~ 50°C (如果环境温度超过 45°C, 请置于通风良好场所) 存储温度: -20°C ~ 65°C						
	湿度		存储及使用: 10 ~ 85%RH, 无结露						
	海拔		海拔 1000m 以下						
	振动		9.8m/s ² 以下, 10 ~ 60Hz (在共振点处不可持续使用)						
编码器反馈			<ul style="list-style-type: none"> ◆ 20-bit 增量式 / 绝对值编码器 ◆ 17-bit 磁性增量式编码器 ◆ 17-bit 无电池绝对值编码器 						
I/O	数字信号	输入	8 路光耦隔离通用输入, 可通过参数配置功能, 24VDC, 20mA						
		输出	4 路光耦隔离通用输出, 可通过参数配置功能, 最大 30VDC, 30mA						
	模拟量信号 *1	输入	2 路模拟量输入, -10 ~ +10V, 分辨率 12bit						
		输出	2 路模拟量输出, -10 ~ +10V, 最大 10mA						
脉冲信号 *2	输出	-F 机型: 4 路输出 (3 路 Line Driver 输出, 1 路集电极开路输出) ◆ Line Driver 输出: 编码器 A、B、Z 反馈输出 ◆ 集电极开路输出: 编码器 Z 相							
通讯接口	USB		用于连接 PC 机进行软件调试						
	Ethernet		Modbus TCP、EtherNet/IP 通讯						
操作面板			4 个操作按钮 (MODE, UP, DOWN, SET) 5 位 LED 显示						
再生电阻			内置再生电阻 (也可外接外部再生电阻)						
控制模式 *3			1. 位置模式 2. 速度模式 3. 转矩模式 4. 全闭环控制 5. 预先存储在驱动器中的 Q 程序也可通过指令启动						
控制输入信号			报警清除、正转 / 反转禁止限位、增益切换、零速度箝位、紧急停止、正 / 反方向运转扭矩限制、速度限制、通用输入						
控制输出信号			故障输出 (报错)、警告输出 (报警)、Servo-Ready、电机制动器控制、速度到达、转矩到达、位置到达、Servo-ON 状态输出、动态误差跟随输出、定位完成、零速信号、速度一致、转矩一致、速度限制中、转矩限制中、回原点完成、软件限位 (正转、反转)、通用输出						
保护功能			过流、过压、欠压、过热、编码器反馈异常、过载、速度过大、位置误差过大、紧急停止、正转 / 反转限位、全闭环混合偏差超限、通讯异常、主回路电源缺相						
动态刹车 *4			-F/X 机型内置						
STO*4			-F/X 机型内置						
重量			<table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td style="width: 50%;">M3DV-21A8 ■◆: 0.8g</td> <td style="width: 50%;">M3DV-26A0 ■◆: 1.9g</td> </tr> <tr> <td>M3DV-23A0 ■◆: 1.1g</td> <td>M3DV-210A ■◆: 1.9g</td> </tr> <tr> <td>M3DV-24A5 ■◆: 1.6g</td> <td>M3DV-213A ■◆: 1.9g</td> </tr> </table>	M3DV-21A8 ■◆: 0.8g	M3DV-26A0 ■◆: 1.9g	M3DV-23A0 ■◆: 1.1g	M3DV-210A ■◆: 1.9g	M3DV-24A5 ■◆: 1.6g	M3DV-213A ■◆: 1.9g
M3DV-21A8 ■◆: 0.8g	M3DV-26A0 ■◆: 1.9g								
M3DV-23A0 ■◆: 1.1g	M3DV-210A ■◆: 1.9g								
M3DV-24A5 ■◆: 1.6g	M3DV-213A ■◆: 1.9g								

注: *1、*2、*3、*4 部分机型不支持, 详细请参考第 16 页驱动器一览
 ■: 控制功能类别 ◆: 机种类别

系统配置图

高密度连接器版
机种类型: F型, R型, D型

200/400/750W机型



注: *1 部分机型不支持, 详细请参考第16页驱动器一览

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

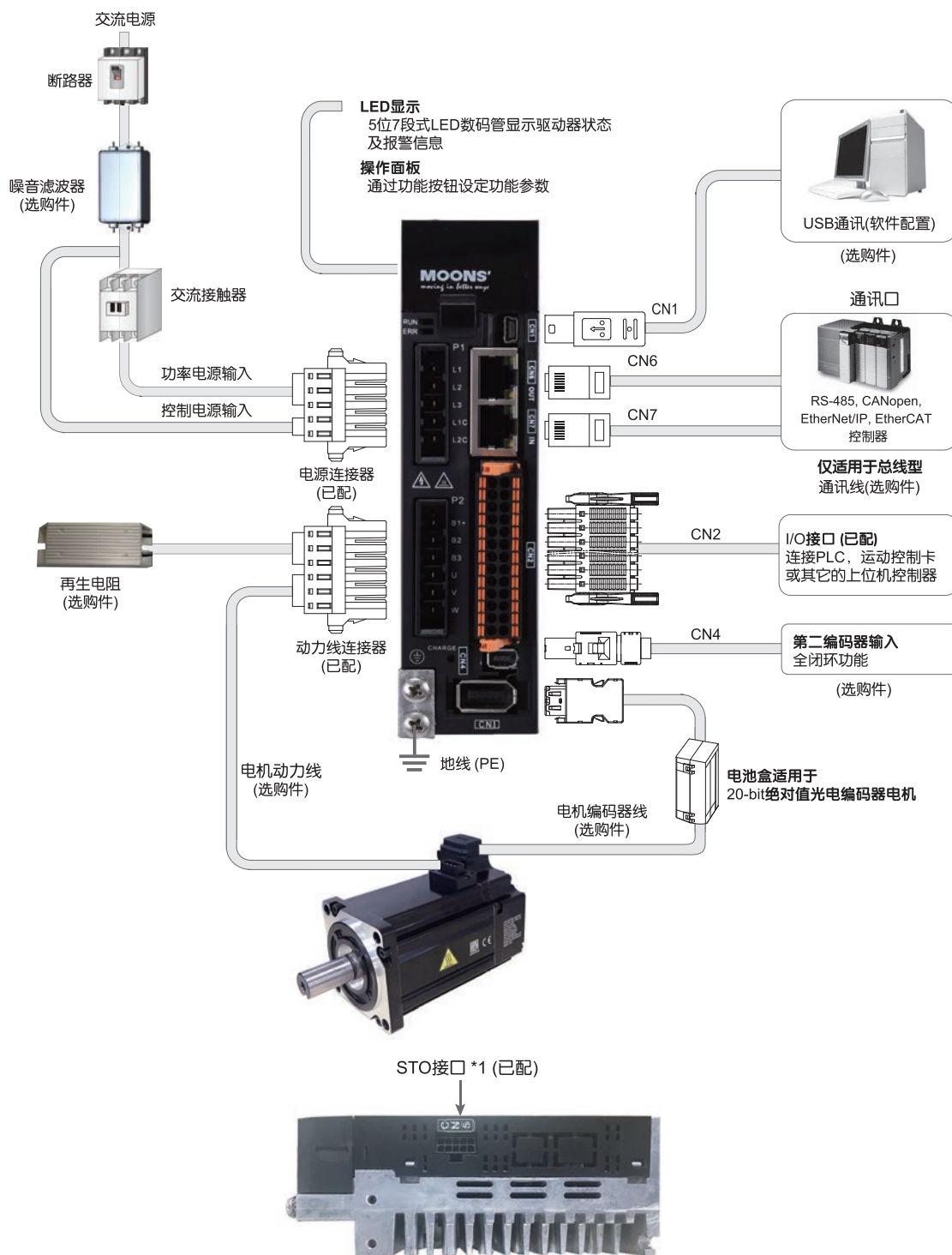
电机型号对照表
伺服驱动器

驱动器规格

电机规格

配件

系统配置图 可插拔弹簧式连接器版 200/400/750W机型
机种类型: X型, N型, T型



注: *1 部分机型不支持, 详细请参考第16页驱动器一览

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表

驱动器规格

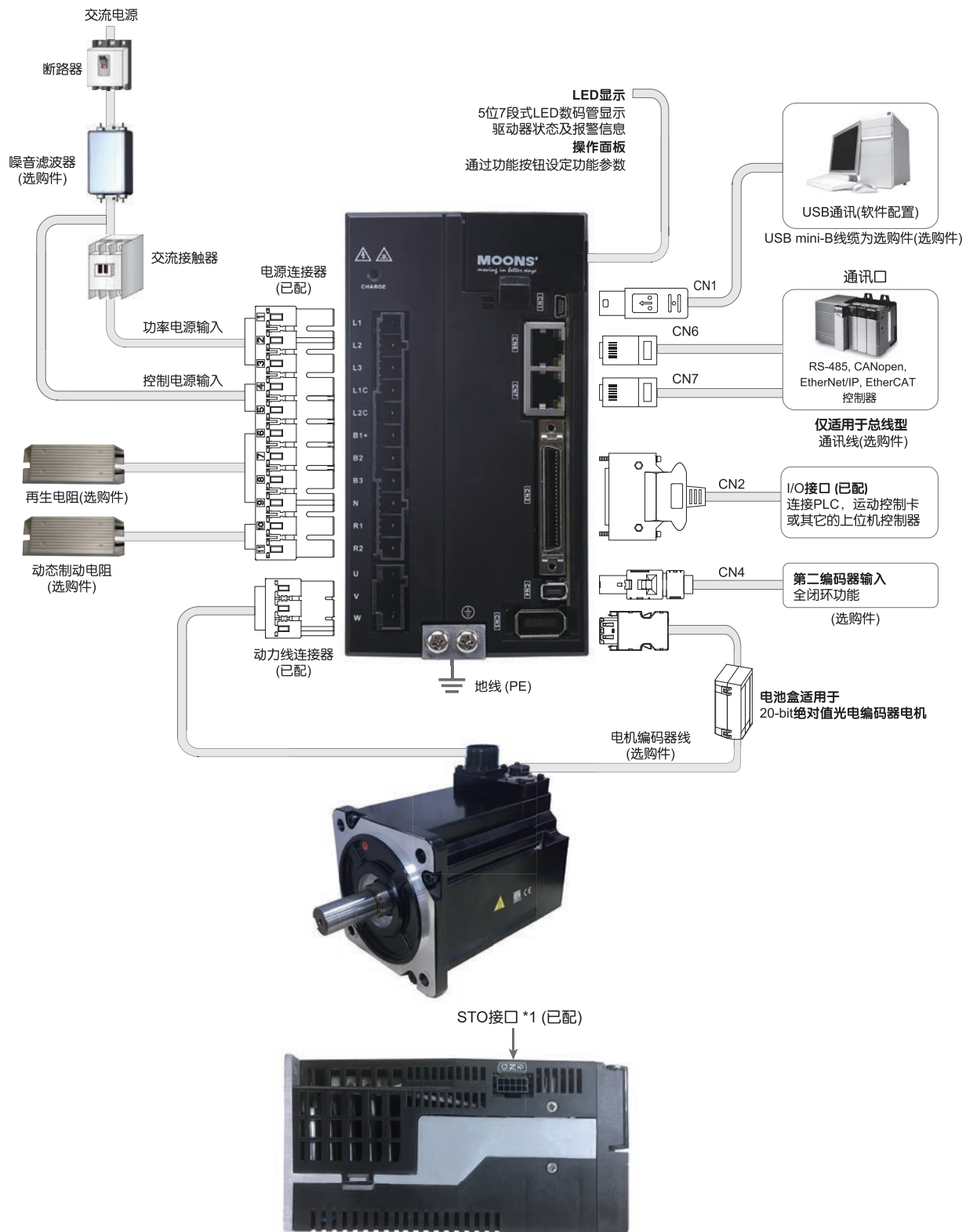
电机规格

配件

系统配置图

高密度连接器版
机种类型: F型

1.0/1.5/2.0kW机型



注: *1 部分机型不支持, 详细请参考第16页驱动器一览

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

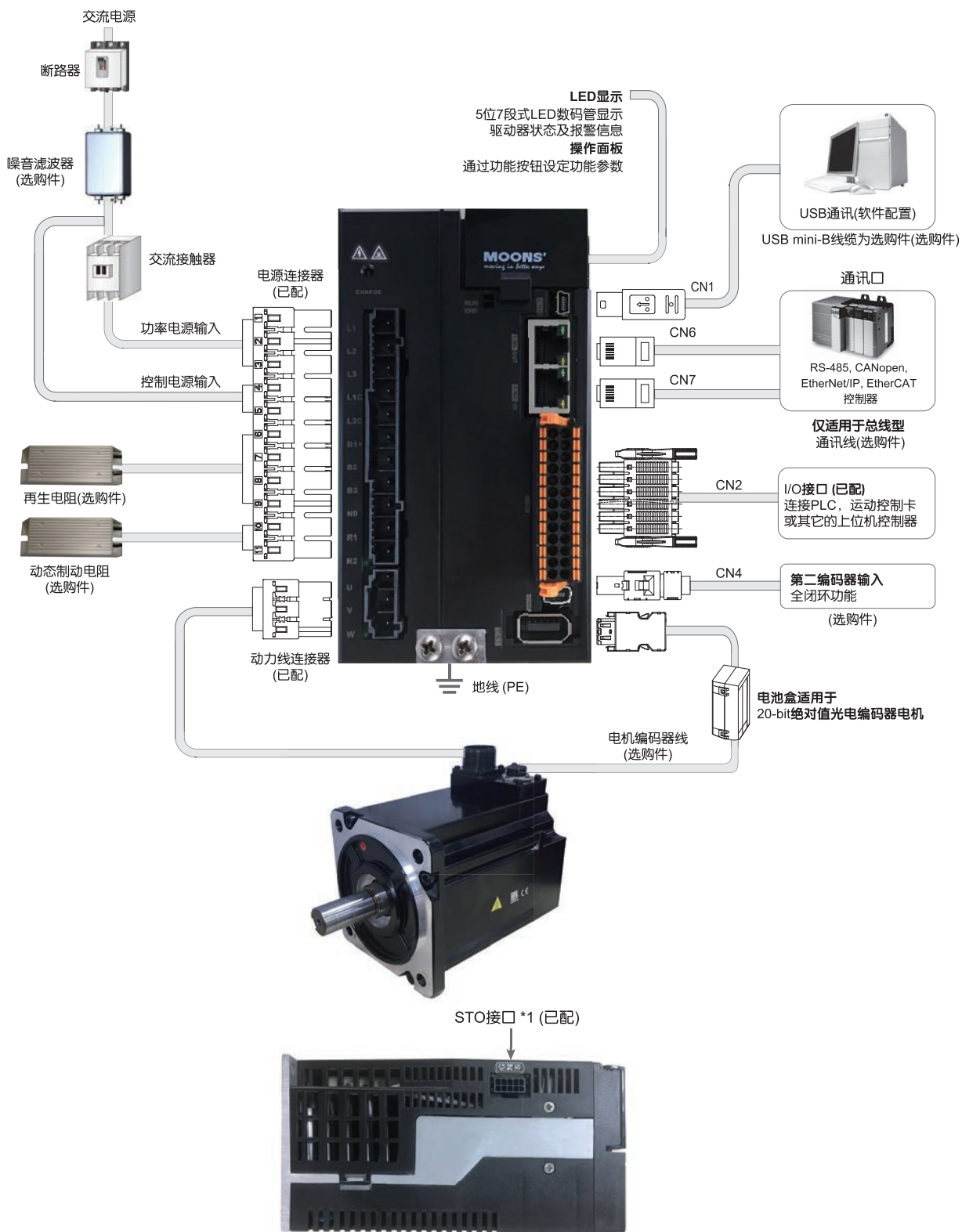
电机型号对照表
伺服驱动器

驱动器规格

电机规格

配件

系统配置图 可插拔弹簧式连接器版 1.0/1.5/2.0kW机型
机种类型: X型



注: *1 部分机型不支持, 详细请参考第16页驱动器一览

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

驱动器规格

电机规格

配件

电机规格

低惯量
40mm机座

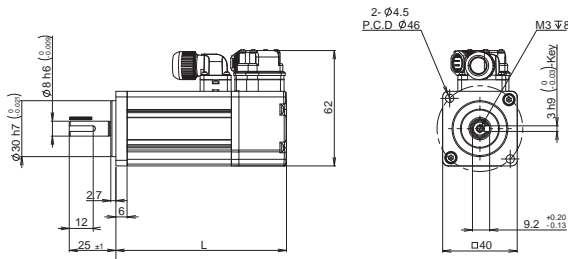
规格

型号 *		SM3L - 042A <input type="checkbox"/> DV
额定输出功率	watts	100
额定转速	rpm	3000
最大转速	rpm	6000
额定转矩	N·m	0.32
峰值转矩	N·m	1.28
额定电流	A (rms)	1.2
峰值电流	A (rms)	5.9
反电动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	16.8
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.267
转动惯量	Kg·m ²	0.038 × 10 ⁻⁴
转动惯量 - 带制动器	Kg·m ²	0.0433 × 10 ⁻⁴
轴向负载	N (max)	50
径向负载 (轴末端)	N (max)	60
重量	g	0.55
重量 - 带制动器	g	0.8

* 代表编码器类型
 代表是否带制动器

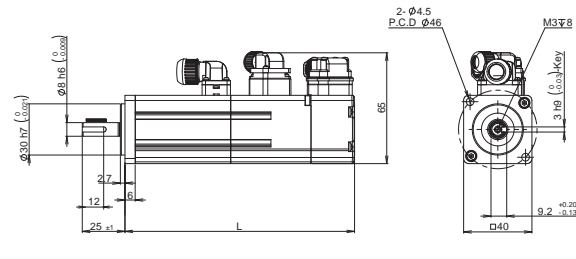
外形尺寸 (单位: mm)

1) 无制动器



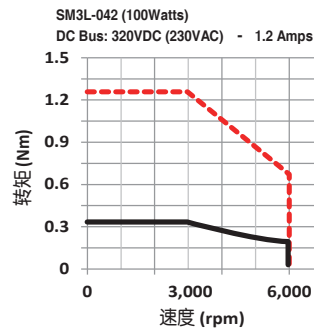
无制动器机型	L
SM3L-042A <input type="checkbox"/> NDV	91.5
SM3L-042ABNDV	100

2) 带制动器



制动器机型	L
SM3L-042A <input checked="" type="checkbox"/> BDV	134.5
SM3L-042ABBDV	143

转矩曲线



----- 最大峰值转矩
————— 最大连续转矩

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件

电机规格

低惯量
60mm机座

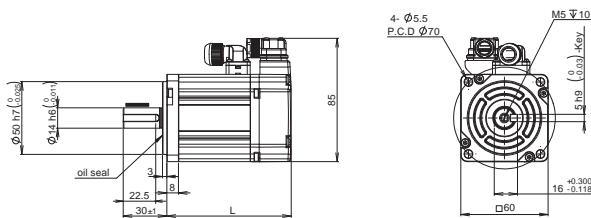
规格

型号 *		SM3L - 061A ◇ □ DV	SM3L - 062A ◇ □ DV
额定输出功率	watts	200	400
额定转速	rpm	3000	3000
最大转速	rpm	6000	6000
额定转矩	N·m	0.64	1.27
峰值扭矩	N·m	1.9	3.8
额定电流	A (rms)	1.5	2.8
峰值电流	A (rms)	5.4	10
反电动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	26.5	28.3
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.427	0.454
转动惯量	Kg·m ²	0.152×10^{-4}	0.237×10^{-4}
转动惯量 - 带制动器	Kg·m ²	0.182×10^{-4}	0.268×10^{-4}
轴向负载	N (max)	70	70
径向负载 (轴末端)	N (max)	200	240
重量	g	1.1	1.4
重量 - 带制动器	g	1.5	1.9

* ◇代表编码器类型
□代表是否带制动器

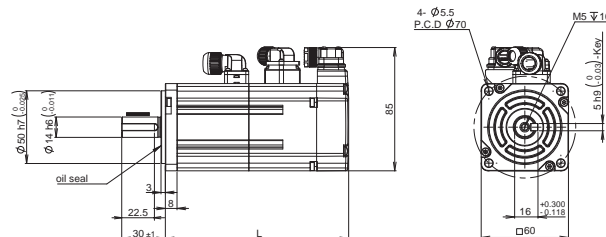
外形尺寸 (单位: mm)

1) 无制动器



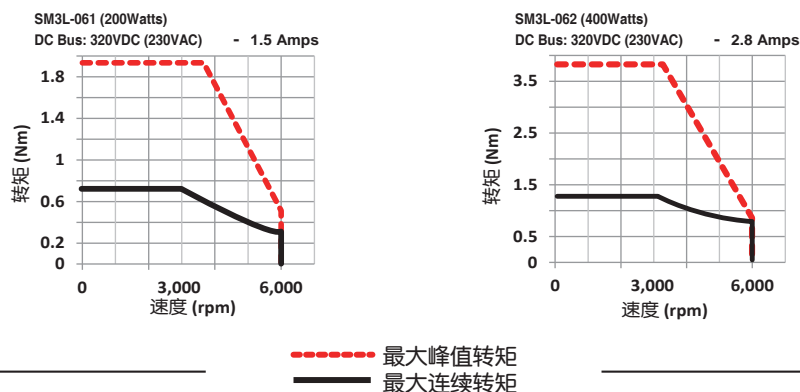
无制动器机型	L
SM3L - 061A ◇ NDV	85.5
SM3L - 062A ◇ NDV	104

2) 带制动器



制动器机型	L
SM3L - 061A ◇ BDV	126
SM3L - 062A ◇ BDV	144.5

转矩曲线



----- 最大峰值转矩
————— 最大连续转矩

电机规格

低惯量
80mm机座

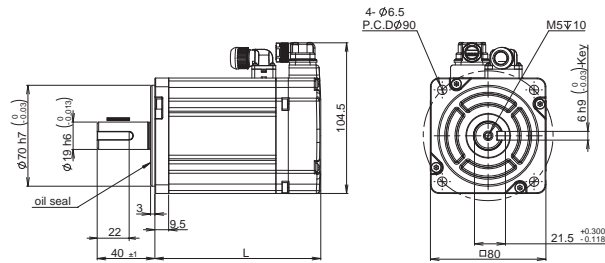
规格

型号 *		SM3L - 083A <input type="checkbox"/> DV	SM3L - 084A <input type="checkbox"/> DV
额定输出功率	watts	750	1000
额定转速	rpm	3000	3000
最大转速	rpm	6000	6000
额定转矩	N·m	2.4	3.2
峰值转矩	N·m	6.7	9.6
额定电流	A (rms)	4.5	5.6
峰值电流	A (rms)	14	19
反动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	33.9	36.65
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.533	0.63
转动惯量	Kg·m ²	0.829 × 10 ⁻⁴	1.01 × 10 ⁻⁴
转动惯量 - 带制动器	Kg·m ²	0.961 × 10 ⁻⁴	1.12 × 10 ⁻⁴
轴向负载	N (max)	90	90
径向负载 (轴末端)	N (max)	270	270
重量	g	2.6	2.8
重量 - 带制动器	g	3.4	3.6

* 代表编码器类型
 代表是否带制动器

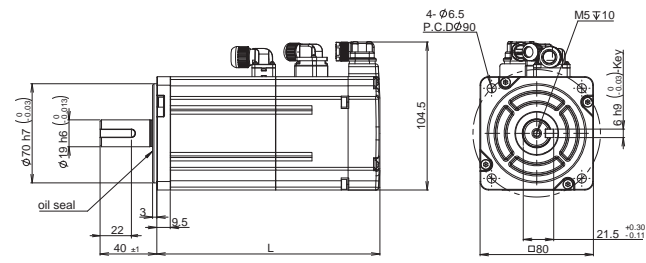
外形尺寸 (单位: mm)

1) 无制动器



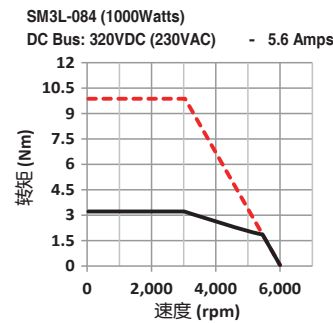
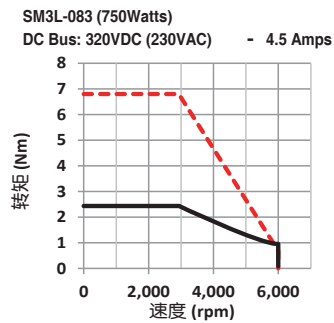
无制动器机型	L
SM3L-083A <input type="checkbox"/> NDV	115
SM3L-084A <input type="checkbox"/> NDV	129

2) 带制动器



制动器机型	L
SM3L-083A <input type="checkbox"/> BDV	157.5
SM3L-084A <input type="checkbox"/> BDV	171.5

转矩曲线



----- 最大峰值转矩
————— 最大连续转矩

电机规格

中惯量
60mm机座

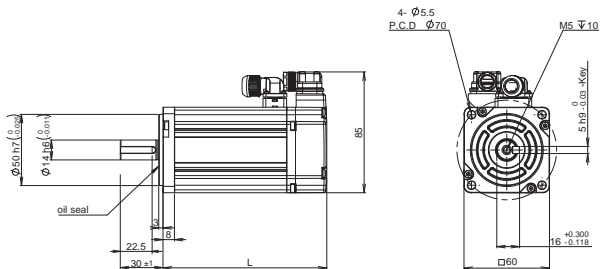
规格

型号 *		SM3M - 062A ◇ NDV	SM3M - 062A ◇ BDV
额定输出功率	watts	400	400
额定转速	rpm	3000	3000
最大转速	rpm	6000	6000
额定转矩	N·m	1.27	1.27
峰值扭矩	N·m	3.8	3.8
额定电流	A (rms)	2.8	2.8
峰值电流	A (rms)	10	10
反电动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	28.3	28.3
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.454	0.454
转动惯量	Kg·m ²	0.639×10^{-4}	0.67×10^{-4}
轴向负载	N (max)	70	70
径向负载 (轴末端)	N (max)	240	240
重量	g	1.6	2.1

* ◇代表编码器类型

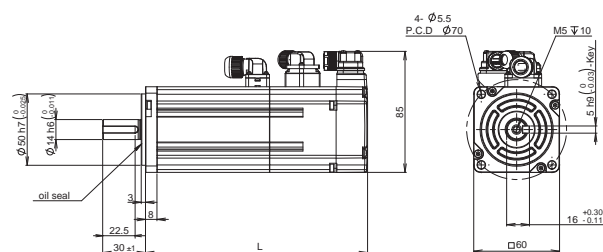
外形尺寸 (单位: mm)

1) 无制动器



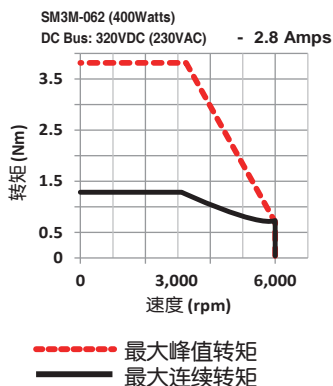
无制动器机型	L
SM3M-062A ◇ NDV	115

2) 带制动器



制动器机型	L
SM3M-062A ◇ BDV	155.5

转矩曲线



电机规格

中惯量
80mm机座

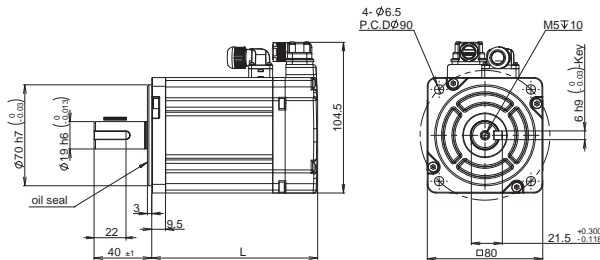
规格

型号 *		SM3M - 083A ◇ NDV	SM3M - 083A ◇ BDV
额定输出功率	watts	750	750
额定转速	rpm	3000	3000
最大转速	rpm	6000	6000
额定转矩	N·m	2.4	2.4
峰值转矩	N·m	6.7	6.7
额定电流	A (rms)	4.5	4.5
峰值电流	A (rms)	14	14
反电动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	33.9	33.9
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.533	0.533
转动惯量	Kg·m ²	1.32×10^{-4}	1.45×10^{-4}
轴向负载	N (max)	90	90
径向负载 (轴末端)	N (max)	270	270
重量	kg	2.8	3.6

* ◇代表编码器类型

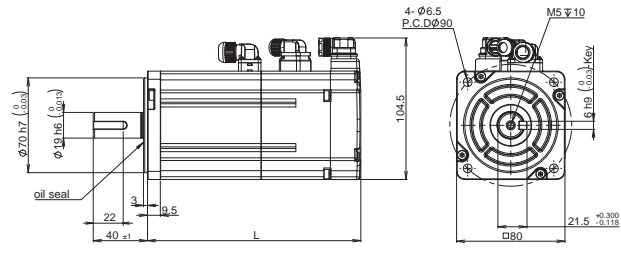
外形尺寸 (单位: mm)

1) 无制动器



无制动器机型	L
SM3M-083A ◇ NDV	125.5

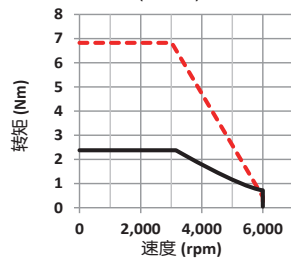
2) 带制动器



制动器机型	L
SM3M-083A ◇ BDV	168.5

转矩曲线

SM3M-083 (750Watts)
DC Bus: 320VDC (230VAC) - 4.5 Amps



----- 最大峰值转矩
————— 最大连续转矩

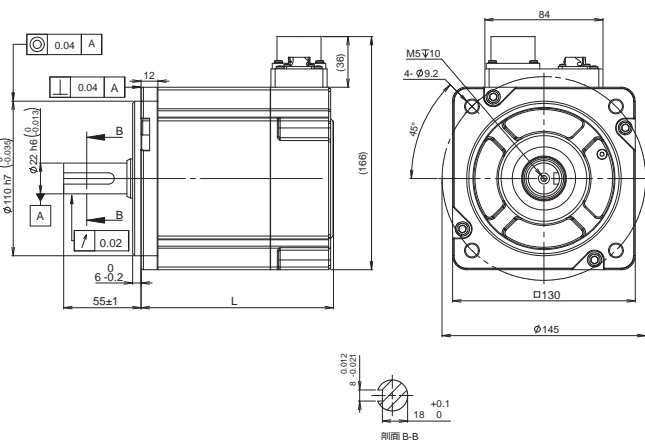
电机规格 中惯量 130mm机座

规格

型号 *		SM3M - 132A <input type="checkbox"/> MV	SM3M - 133A <input type="checkbox"/> MV	SM3M - 134A <input type="checkbox"/> MV	SM3M - 135A <input type="checkbox"/> MV
额定输出功率	watts	1000	1500	2000	3000
额定转速	rpm	2000	2000	2000	2000
最大转速	rpm	3000	3000	3000	3000
额定转矩	N·m	4.77	7.16	9.55	14.3
峰值扭矩	N·m	14.3	21.5	28.6	42.9
额定电流	A (rms)	5.4	8.5	11	16.4
峰值电流	A (rms)	16.9	26	32.7	49
反动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	55.3	54.2	55.5	48
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.891	0.894	0.92	0.979
转动惯量	Kg·m ²	13 × 10 ⁻⁴	18.3 × 10 ⁻⁴	24.4 × 10 ⁻⁴	36.4 × 10 ⁻⁴
转动惯量 - 带制动器	Kg·m ²	16.1 × 10 ⁻⁴	20.5 × 10 ⁻⁴	26.6 × 10 ⁻⁴	38.6 × 10 ⁻⁴
轴向负载	N (max)	196	343	396	396
径向负载 (轴末端)	N (max)	490	686	980	980
重量	kg	6.2	7.3	9.1	12.5
重量 - 带制动器	kg	8.5	9.5	11.4	14.8

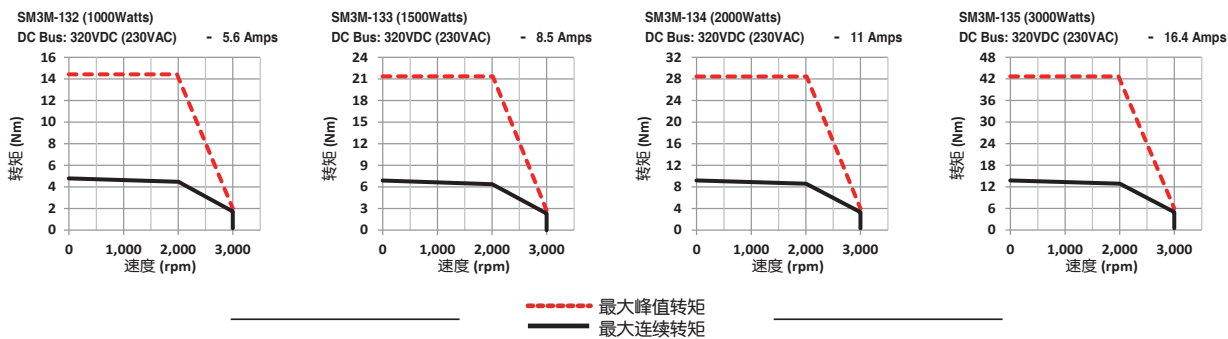
* 代表编码器类型
 代表是否带制动器

外形尺寸 (单位: mm)



	型号	L
无制动器	SM3M-132AANMV	137
	SM3M-133AANMV	151
	SM3M-134AANMV	168
	SM3M-135AANMV	203
带制动器	SM3M-132AABMV	170
	SM3M-133AABMV	184
	SM3M-134AABMV	201
	SM3M-135AABMV	238

转矩曲线



电机规格

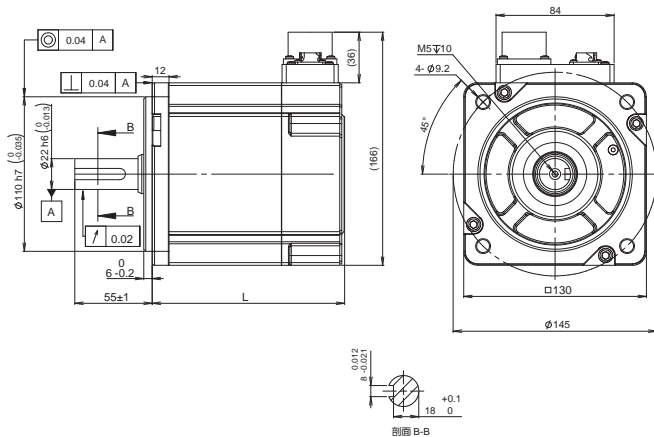
高惯量(低转速、大转矩)
130mm机座

□ 规格

型号 *		SM3H - 132A ◇ □ MV	SM3H - 133A ◇ □ MV	SM3H - 134A ◇ □ MV
额定输出功率	watts	850	1300	1800
额定转速	rpm	1500	1500	1500
最大转速	rpm	3000	3000	3000
额定转矩	N·m	5.39	8.34	11.5
峰值扭矩	N·m	16.2	25	34.5
额定电流	A (rms)	6	9.6	13
峰值电流	A (rms)	19	29.6	45
反电动势常数 ± 5%	V (rms) / K rpm	55.3	54.2	51
转矩系数 ± 5%	N·m / A (rms)	0.891	0.894	0.84
转动惯量	Kg·m ²	13 × 10 ⁻⁴	18.3 × 10 ⁻⁴	24.4 × 10 ⁻⁴
转动惯量 - 带制动器	Kg·m ²	15.2 × 10 ⁻⁴	20.5 × 10 ⁻⁴	26.6 × 10 ⁻⁴
轴向负载	N (max)	196	343	396
径向负载 (轴末端)	N (max)	490	686	980
重量	kg	6.2	7.3	9.1
重量 - 带制动器	kg	8.5	10	11.4

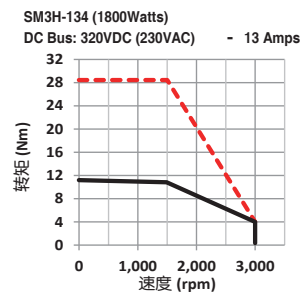
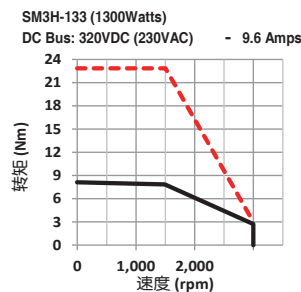
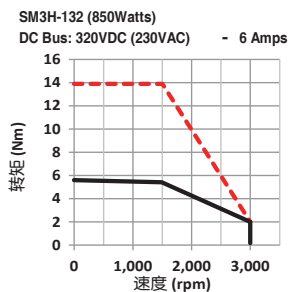
* ◇代表编码器类型
□代表是否带制动器

□ 外形尺寸 (单位: mm)



型号		L
无制动器	SM3H-132AANMV	137
	SM3H-133AANMV	151
	SM3H-134AANMV	168
带制动器	SM3H-132AABMV	170
	SM3H-133AABMV	184
	SM3H-134AABMV	201

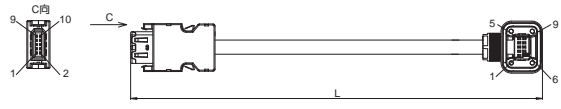
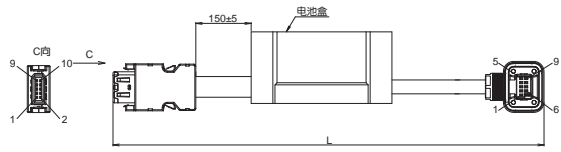
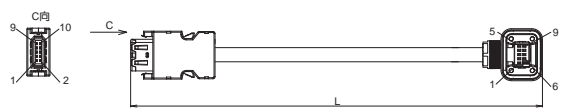
□ 转矩曲线



----- 最大峰值转矩
————— 最大连续转矩

配件

编码器线
适用于40mm、60mm、80mm机座

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
2640-0100	1m	编码器线 增量式电机 普通线	SM3L-042A1 □ DV SM3L-061A1 □ DV SM3L-062A1 □ DV SM3L-083A1 □ DV SM3L-084A1 □ DV SM3M-062A1 □ DV SM3M-083A1 □ DV	
2640-0200	2m			
2640-0300	3m			
2640-0400	4m			
2640-0500	5m			
2640-0800	8m			
2640-1000	10m			
2640-1500	15m			
2640-2000	20m			
2640-0100-C10	1m			
2640-0200-C10	2m			
2640-0300-C10	3m			
2640-0400-C10	4m			
2640-0500-C10	5m			
2640-0800-C10	8m			
2640-1000-C10	10m			
2640-1500-C10	15m			
2640-2000-C10	20m			
2639-0100	1m	编码器线 带电池型 绝对值编码器电机 普通线	SM3L-042AA □ DV SM3L-061AA □ DV SM3L-062AA □ DV SM3L-083AA □ DV SM3L-084AA □ DV SM3M-062AA □ DV SM3M-083AA □ DV	
2639-0200	2m			
2639-0300	3m			
2639-0400	4m			
2639-0500	5m			
2639-0800	8m			
2639-1000	10m			
2639-1500	15m			
2639-2000	20m			
2639-0100-C10	1m			
2639-0200-C10	2m			
2639-0300-C10	3m			
2639-0400-C10	4m			
2639-0500-C10	5m			
2639-0800-C10	8m			
2639-1000-C10	10m			
2639-1500-C10	15m			
2639-2000-C10	20m			
2641-0100	1m	编码器线 无电池型 绝对值编码器电机 普通线	SM3L-042AB □ DV SM3L-061AB □ DV SM3L-062AB □ DV SM3L-083AB □ DV SM3L-084AB □ DV SM3M-062AB □ DV SM3M-083AB □ DV	
2641-0200	2m			
2641-0300	3m			
2641-0400	4m			
2641-0500	5m			
2641-0800	8m			
2641-1000	10m			
2641-1500	15m			
2641-2000	20m			
2641-0100-C10	1m			
2641-0200-C10	2m			
2641-0300-C10	3m			
2641-0400-C10	4m			
2641-0500-C10	5m			
2641-0800-C10	8m			
2641-1000-C10	10m			
2641-1500-C10	15m			
2641-2000-C10	20m			

* □代表是否带制动器

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件：折弯半径 50mm，频率 40 次 / 分钟，行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

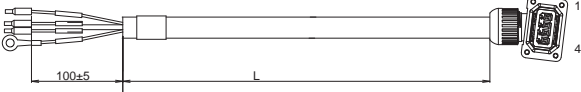

驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线、电机制动器线
适用于40mm、60mm、80mm机座

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1645-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3L-042A ◇ □ DV SM3L-061A ◇ □ DV SM3L-062A ◇ □ DV SM3L-083A ◇ □ DV	
1645-0200	2m			
1645-0300	3m			
1645-0400	4m			
1645-0500	5m			
1645-0800	8m			
1645-1000	10m			
1645-1500	15m			
1645-2000	20m			
1645-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3L-083A ◇ □ DV SM3L-084A ◇ □ DV SM3M-062A ◇ □ DV SM3M-083A ◇ □ DV	
1645-0200-C10	2m			
1645-0300-C10	3m			
1645-0400-C10	4m			
1645-0500-C10	5m			
1645-0800-C10	8m			
1645-1000-C10	10m			
1645-1500-C10	15m			
1645-2000-C10	20m			
1646-0100	1m	电机制动器线 普通线	SM3L-042A ◇ BDV SM3L-061A ◇ BDV SM3L-062A ◇ BDV SM3L-083A ◇ BDV	
1646-0200	2m			
1646-0300	3m			
1646-0400	4m			
1646-0500	5m			
1646-0800	8m			
1646-1000	10m			
1646-1500	15m			
1646-2000	20m			
1646-0100-C10	1m	电机制动器线 耐折弯线	SM3L-083A ◇ BDV SM3L-084A ◇ BDV SM3M-062A ◇ BDV SM3M-083A ◇ BDV	
1646-0200-C10	2m			
1646-0300-C10	3m			
1646-0400-C10	4m			
1646-0500-C10	5m			
1646-0800-C10	8m			
1646-1000-C10	10m			
1646-1500-C10	15m			
1646-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型
* □代表是否带制动器
* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件：折弯半径 50mm，频率 40 次 / 分钟，行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

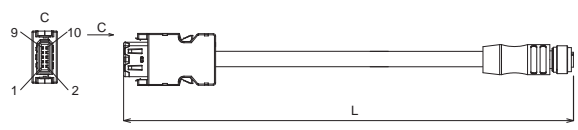
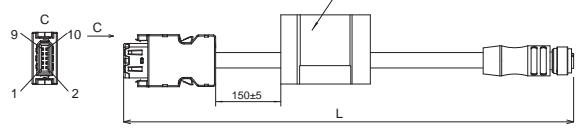
驱动器规格

电机规格

配件

配件

编码器线 (直头)
适用于130mm机座

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
2643-0100	1m	编码器线 增量式系统用 普通线 无电池盒	SM3M-132A3 □ MV SM3M-133A3 □ MV SM3M-134A3 □ MV SM3M-135A3 □ MV SM3H-132A3 □ MV SM3H-133A3 □ MV SM3H-134A3 □ MV	
2643-0300	3m			
2643-0500	5m			
2643-1000	10m			
2643-1500	15m			
2643-2000	20m			
2643-0100-C10	1m	编码器线 增量式系统用 耐折弯线 无电池盒	SM3M-132AA □ MV SM3M-133AA □ MV SM3M-134AA □ MV SM3M-135AA □ MV SM3H-132AA □ MV SM3H-133AA □ MV SM3H-134AA □ MV	
2643-0300-C10	3m			
2643-0500-C10	5m			
2643-1000-C10	10m			
2643-1500-C10	15m			
2643-2000-C10	20m			
2642-0100	1m	编码器线 绝对值系统用 普通线 有电池盒	SM3M-132AA □ MV SM3M-133AA □ MV SM3M-134AA □ MV SM3M-135AA □ MV SM3H-132AA □ MV SM3H-133AA □ MV SM3H-134AA □ MV	
2642-0300	3m			
2642-0500	5m			
2642-1000	10m			
2642-1500	15m			
2642-2000	20m			
2642-0100-C10	1m	编码器线 绝对值系统用 耐折弯线 有电池盒	SM3M-132AA □ MV SM3M-133AA □ MV SM3M-134AA □ MV SM3H-132AA □ MV SM3H-133AA □ MV SM3H-134AA □ MV	
2642-0300-C10	3m			
2642-0500-C10	5m			
2642-1000-C10	10m			
2642-1500-C10	15m			
2642-2000-C10	20m			

* □代表是否带制动器

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件: 折弯半径 50mm, 频率 40 次 / 分钟, 行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

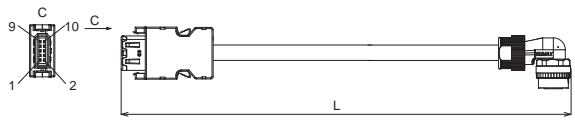
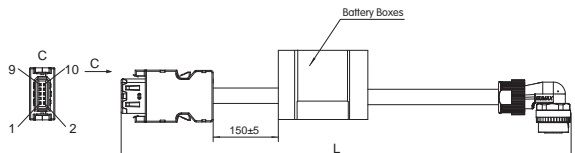
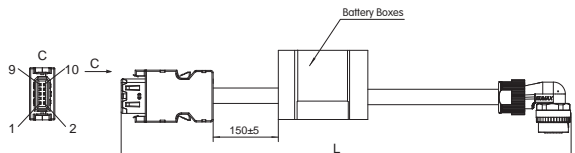
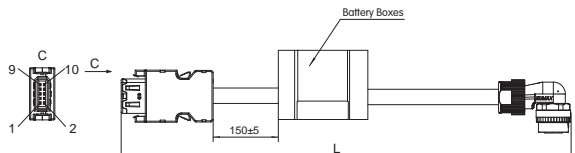
驱动器规格

电机规格

配件

配件

编码器线 (弯头)
适用于130mm机座

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
2645-0100	1m	编码器线 增量式系统用 普通线 无电池盒	SM3M-132A3 <input type="checkbox"/> MV SM3M-133A3 <input type="checkbox"/> MV SM3M-134A3 <input type="checkbox"/> MV SM3M-135A3 <input type="checkbox"/> MV SM3H-132A3 <input type="checkbox"/> MV SM3H-133A3 <input type="checkbox"/> MV SM3H-134A3 <input type="checkbox"/> MV	
2645-0300	3m			
2645-0500	5m			
2645-1000	10m			
2645-1500	15m			
2645-2000	20m			
2645-0100-C10	1m	编码器线 增量式系统用 耐折弯线 无电池盒	SM3M-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-134AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-135AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-134AA <input type="checkbox"/> MV	
2645-0300-C10	3m			
2645-0500-C10	5m			
2645-1000-C10	10m			
2645-1500-C10	15m			
2645-2000-C10	20m			
2644-0100	1m	编码器线 绝对值系统用 普通线 有电池盒	SM3M-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-134AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-135AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-134AA <input type="checkbox"/> MV	
2644-0300	3m			
2644-0500	5m			
2644-1000	10m			
2644-1500	15m			
2644-2000	20m			
2644-0100-C10	1m	编码器线 绝对值系统用 耐折弯线 有电池盒	SM3M-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-134AA <input type="checkbox"/> MV SM3M-135AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-132AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-133AA <input type="checkbox"/> MV SM3H-134AA <input type="checkbox"/> MV	
2644-0300-C10	3m			
2644-0500-C10	5m			
2644-1000-C10	10m			
2644-1500-C10	15m			
2644-2000-C10	20m			

* 代表是否带制动器

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件: 折弯半径 50mm, 频率 40 次 / 分钟, 行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线 (直头)
适用于130mm机座 0.85/1.0kW 电机

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1657-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3M-132A ◇ NMV SM3H-132A ◇ NMV	
1657-0300	3m			
1657-0500	5m			
1657-1000	10m			
1657-1500	15m			
1657-2000	20m			
1657-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3M-132A ◇ NMV SM3H-132A ◇ NMV	
1657-0300-C10	3m			
1657-0500-C10	5m			
1657-1000-C10	10m			
1657-1500-C10	15m			
1657-2000-C10	20m			
1659-0100	1m	电机动力线 带制动器线 普通线	SM3M-132A ◇ BMV SM3H-132A ◇ BMV	
1659-0300	3m			
1659-0500	5m			
1659-1000	10m			
1659-1500	15m			
1659-2000	20m			
1659-0100-C10	1m	电机动力线 带制动器线 耐折弯线	SM3M-132A ◇ BMV SM3H-132A ◇ BMV	
1659-0300-C10	3m			
1659-0500-C10	5m			
1659-1000-C10	10m			
1659-1500-C10	15m			
1659-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件: 折弯半径 50mm, 频率 40 次 / 分钟, 行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

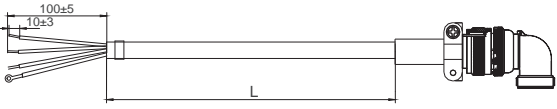
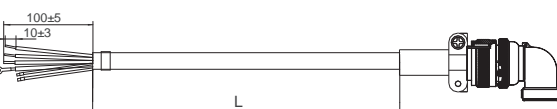
驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线 (弯头)
适用于130mm机座 0.85/1.0kW 电机

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1658-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3M-132A ◇ NMV SM3H-132A ◇ NMV	
1658-0300	3m			
1658-0500	5m			
1658-1000	10m			
1658-1500	15m			
1658-2000	20m			
1658-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3M-132A ◇ NMV SM3H-132A ◇ NMV	
1658-0300-C10	3m			
1658-0500-C10	5m			
1658-1000-C10	10m			
1658-1500-C10	15m			
1658-2000-C10	20m			
1660-0100	1m	电机动力线 带制动器线 普通线	SM3M-132A ◇ BMV SM3H-132A ◇ BMV	
1660-0300	3m			
1660-0500	5m			
1660-1000	10m			
1660-1500	15m			
1660-2000	20m			
1660-0100-C10	1m	电机动力线 带制动器线 耐折弯线	SM3M-132A ◇ BMV SM3H-132A ◇ BMV	
1660-0300-C10	3m			
1660-0500-C10	5m			
1660-1000-C10	10m			
1660-1500-C10	15m			
1660-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件：折弯半径 50mm，频率 40 次 / 分钟，行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

伺服电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线 (直头)
适用于130mm机座 1.3/1.5kW 电机

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1655-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3M-133A ◇ NMV SM3H-133A ◇ NMV	
1655-0300	3m			
1655-0500	5m			
1655-1000	10m			
1655-1500	15m			
1655-2000	20m			
1655-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3M-133A ◇ NMV SM3H-133A ◇ NMV	
1655-0300-C10	3m			
1655-0500-C10	5m			
1655-1000-C10	10m			
1655-1500-C10	15m			
1655-2000-C10	20m			
1661-0100	1m	电机动力线 带制动器线 普通线	SM3M-133A ◇ BMV SM3H-133A ◇ BMV	
1661-0300	3m			
1661-0500	5m			
1661-1000	10m			
1661-1500	15m			
1661-2000	20m			
1661-0100-C10	1m	电机动力线 带制动器线 耐折弯线	SM3M-133A ◇ BMV SM3H-133A ◇ BMV	
1661-0300-C10	3m			
1661-0500-C10	5m			
1661-1000-C10	10m			
1661-1500-C10	15m			
1661-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件: 折弯半径 50mm, 频率 40 次 / 分钟, 行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表
伺服驱动器

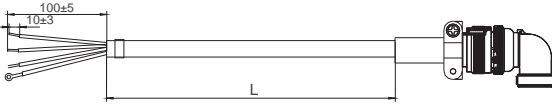
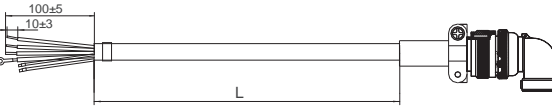
驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线 (弯头)
适用于130mm机座 1.3/1.5kW 电机

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1656-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3M-133A ◇ NMV SM3H-133A ◇ NMV	
1656-0300	3m			
1656-0500	5m			
1656-1000	10m			
1656-1500	15m			
1656-2000	20m			
1656-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3M-133A ◇ NMV SM3H-133A ◇ NMV	
1656-0300-C10	3m			
1656-0500-C10	5m			
1656-1000-C10	10m			
1656-1500-C10	15m			
1656-2000-C10	20m			
1662-0100	1m	电机动力线 带制动器线 普通线	SM3M-133A ◇ BMV SM3H-133A ◇ BMV	
1662-0300	3m			
1662-0500	5m			
1662-1000	10m			
1662-1500	15m			
1662-2000	20m			
1662-0100-C10	1m	电机动力线 带制动器线 耐折弯线	SM3M-133A ◇ BMV SM3H-133A ◇ BMV	
1662-0300-C10	3m			
1662-0500-C10	5m			
1662-1000-C10	10m			
1662-1500-C10	15m			
1662-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件：折弯半径 50mm，频率 40 次 / 分钟，行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

伺服电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件

配件

电机动力线 (直头)
适用于130mm机座 1.8/2.0kW 电机

型号 *	长度	描述	适用的伺服电机 *	外形
1647-0100	1m	电机动力线 普通线	SM3M-134A ◇ NMV SM3H-134A ◇ NMV	
1647-0300	3m			
1647-0500	5m			
1647-1000	10m			
1647-1500	15m			
1647-2000	20m			
1647-0100-C10	1m	电机动力线 耐折弯线	SM3M-134A ◇ NMV SM3H-134A ◇ NMV	
1647-0300-C10	3m			
1647-0500-C10	5m			
1647-1000-C10	10m			
1647-1500-C10	15m			
1647-2000-C10	20m			
1649-0100	1m	电机动力线 带制动器线 普通线	SM3M-134A ◇ BMV SM3H-134A ◇ BMV	
1649-0300	3m			
1649-0500	5m			
1649-1000	10m			
1649-1500	15m			
1649-2000	20m			
1649-0100-C10	1m	电机动力线 带制动器线 耐折弯线	SM3M-134A ◇ BMV SM3H-134A ◇ BMV	
1649-0300-C10	3m			
1649-0500-C10	5m			
1649-1000-C10	10m			
1649-1500-C10	15m			
1649-2000-C10	20m			

* ◇代表编码器类型

* 耐折弯线 -C10 1000 万次。

折弯测试条件: 折弯半径 50mm, 频率 40 次 / 分钟, 行程 1000mm。

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

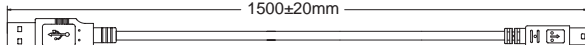
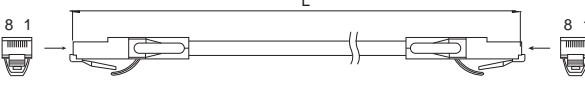
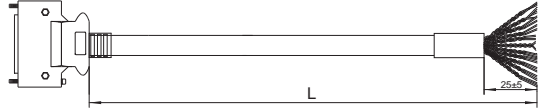

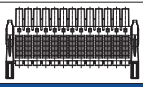
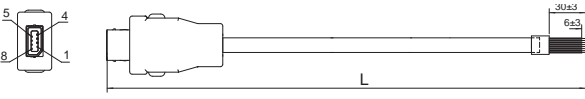
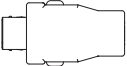
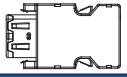
电机型号对照表
伺服驱动器

驱动器规格

电机规格

配件

配件 驱动器外围配件

USB 配置线			
型号	长度	描述	外形
2620-150	1.5m	USB 配置线缆，用于连接 PC 和伺服驱动器	 1500±20mm
CN6/CN7 通讯线			
型号	长度 (L)	描述	外形
2012-030	0.3m	双绞，无屏蔽	
2012-300	3m		
2013-030	0.3m	双绞，带屏蔽	
2013-300	3m		
IO 连接器，信号线			
型号	长度 (L)	描述	外形
1644-100	1m	CN2, 50pin 高密度连接器 IO 信号线散线	
1644-200	2m		
1644-300	3m		
M2-50P	-	CN2, 50pin 高密度 IO 连接器	
MSOP-CN226P	-	CN2, 26pin 弹簧式 IO 连接器	
第二编码器，全闭环配件			
型号	长度 (L)	描述	外形
1643-300	3m	CN4, 第二编码器反馈线	
1643-500	5m		
1643-300-C05	3m		
1643-500-C05	5m		
MSOP-CN408P	-	CN4, 第二编码器连接器	
电机编码器连接器 (驱动器侧)			
型号	长度	描述	外形
MSOP-CN310P	-	CN3, 电机编码器连接器	
EMI 滤波器			
型号	规格	描述	外形
MSOP-EMI020	250VAC, 20A	驱动器交流输入侧 EMI 滤波器	-
绝对值编码器系统电池			
型号	规格	描述	外形
MSOP-BA01	电池	带绝对值编码器的电机用	-
MSOP-BAKIT01	电池与电池盒	带绝对值编码器的电机用	-
再生能量吸收电阻			
型号	规格	描述	外形
REG100W120R	100W, 120Ω	反电动势吸收电阻	-
REG200W120R	200W, 120Ω		
REG300W120R	300W, 120Ω		
动态制动电阻 (1.0/1.5/2.0 kW 机型)			
型号	规格	描述	外形
DBR85W3R5	85W, 3.5 Ω	外接动态制动电阻	-
驱动器连接器套件			
型号	规格	描述	外形
M2 Drive Connector Kit	-	P1, P2, S T 调节手柄	-
STO 功能连接器套件			
型号	规格	描述	外形
STO Connet or Kit	-	-	-
电机连接器套件 (电机侧)			
型号	规格	描述	外形
MSOP-MTKITA	80mm 及以下机座电机连接器套件 (无制动器连接器)	-	-
MSOP-MTKITD	80mm 及以下电机机座连机器套件 (有制动器连接器)		
MSOP-MTKITB	100mm 及以上机座电机连接器套件 (直头)		
MSOP-MTKITC	100mm 及以上机座电机连接器套件 (弯头)		

产品特点

驱动器命名规则

驱动器一览

伺服电机命名规则

电机型号对照表

驱动器规格

电机规格

配件