



SYNTEC
TECHNOLOGY CO.,LTD.

220V 11kW 二代单轴驱动器 硬体操作说明书 (SPD-22C1-110)

匯出日期：2023-05-11

修改日期：2022-04-20

2023/05/11, 01:12



SYNTEC

1 序言

感谢您长期对本公司产品的使用与支持。本公司伺服团队不断致力於各项产品的研发，期许本公司产品与服务能给使用者带来最大的效益。

新代高性能驱动器系列产品为本公司最新推出之伺服驱动器，本产品使用高品质之元件与材料，并经过严格测试，采用精密向量控制，具有高精度度、高稳定性、高效率之特性。

本使用说明内容包括驱动器的硬体规格、安装、配线与讯号，能提供给使用者最正确的指引与操作，为充分发挥产品应有的优异性能与维护人员及设备的安全，在使用前请详细阅读本使用手册，并且妥善保存，以备日後调校与保养时使用，若有任何疑问，请与本公司联络，本公司专业人员将竭诚为您服务。



SYNTEC

2 适用机型

本单轴操作手册适用于新代 220V 11kW 二代单轴驱动器。



SYNTEC

3 硬體規格

3.1 說明

每部驱动器在出厂前均经过详细品管检查与防撞包装处理，请使用者收到产品後应先检查外观有无撞击损伤，并将外盒与产品上之序号做比对是否一致，若有不符，请第一时间与本公司联络。

型号说明

SPD-22C1-110

功率等級

010 : 1 kW
050 : 5 kW
110 : 11 kW
185 : 18.5 kW

機種代碼

輸入電壓相數

1 : 單相
2 : 三相

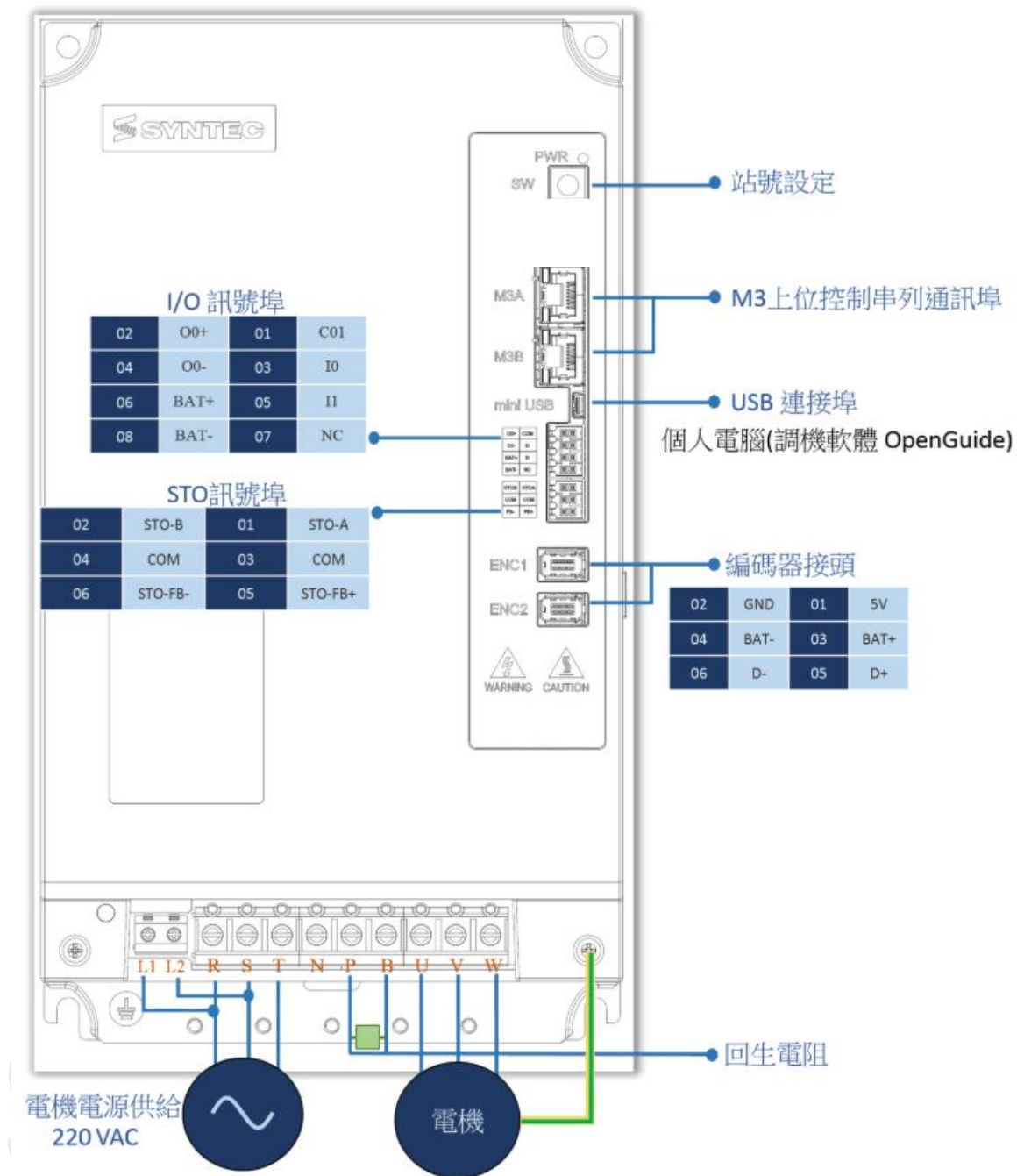
輸入電壓等級

2 : 220V
3 : 380V

高性能驅動器系列

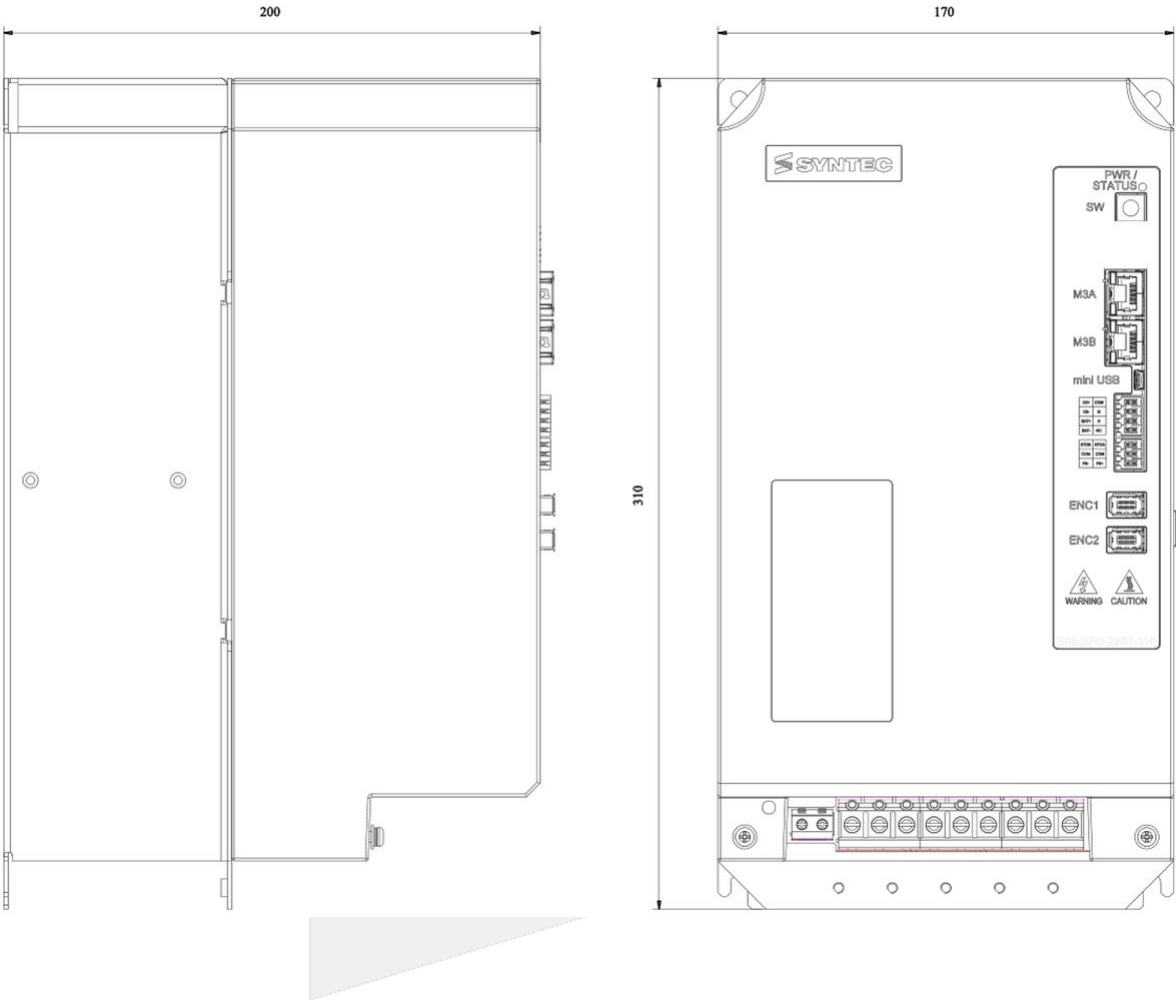
SPD : 主軸(Spindle)使用
SVD : 軸向(Servo)使用

3.2 外观介绍



3.3 外形尺寸

SPD-22C1-110



驱动器规格

新代驱动器		SPD-22C1-110
电源	额定电源电压	三相 200~230V 50/60Hz
	电源电压容许范围	-15 ~ +10%

新代驱动器		SPD-22C1-110
	电源频率变动范围	±5%
输出	额定输出电流	42A
	过电流能力	150% 60s、200% 1s
控制方式		三相全波整流，SVPWM—VVVF控制
回生电阻		外接，请参考回生电阻选用章节
反馈编码器		支援串列介面：Tamagawa、SYNNET、NIKON、FeeDAT、EnDAT、Panasonic、Mitsubishi 选配扩充编码器模组：支援Tamagawa、SYNNET、NIKON、ABZ、串列、SSI、BiSS (不支援UVW省配线型编码器) (若要使用扩充编码器模组，请参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)
PC通讯介面		MINI-USB
控制器串列通讯介面		Mechatrolink III
输出信号	数位输入	2点，可规划
	数位输出	1点，可规划
	STO	双通道安全扭矩停止开关(2I 1O)
冷却方式		风扇冷却
环境	温度	0°C ~ 55°C(若环境温度超过45°C以上时，请强制周边空气循环)、储存：-20 ~ 65°C (非冻结)
	湿度	最大90% RH (非结露)、储存：90%RH以下 (非结露)
	安装地点	室内（避免阳光直射）；无腐蚀性气体、易燃性气体、油雾或尘埃
	海拔	1000公尺以下至海平面

新代驱动器		SPD-22C1-110
	振动	最大 5.9 m/s ²
重量		6.8 kg

搬运与安装

3.4 搬运

搬运时必须拿取驱动器的机身，不能只拿取上盖或其中部分，否则可能造成掉落的风险。

3.5 安装环境条件与注意事项

安装环境条件

- 无发高热装置之场所。
- 无漂浮性的尘埃及金属微粒之场所。
- 无腐蚀、易燃性之气、液体之场所。
- 无水滴、蒸气、灰尘及油性灰尘之场所。
- 无电磁杂讯干扰之场所。
- 坚固无振动之场所。
- 适用之环境温度为0°C~55°C，若环境温度超过45°C以上时，请将驱动器置于通风良好处或是冷气房中。

安装注意事项

- 安装方向必须依照规定，否则会造成伺服故障。
- 驱动器在安装时其吸、排气孔不可封住，也不可将其倾倒放置，否则会造成故障。
- 请勿安装于或靠近易燃物附近。
- 固定驱动器时要确保每个固定处皆锁紧。
- 安装于可承受重量之处。

操作注意事项

- 长时间的运转建议在45°C以下的环境温度，以确保产品的可靠性能
- 如果本产品装在配电箱里，配电箱的大小及通风条件必须让所有内部使用的电子装置没有过热的危险。而且也要注意机器的振动是否会影响配电箱的电子装置。
- 为了使冷却循环效果良好，安装驱动器时，其上下左右与相邻的物品和挡板（墙）必须保持足够的空间且吸、排气孔不可堵塞，否则会造成故障。

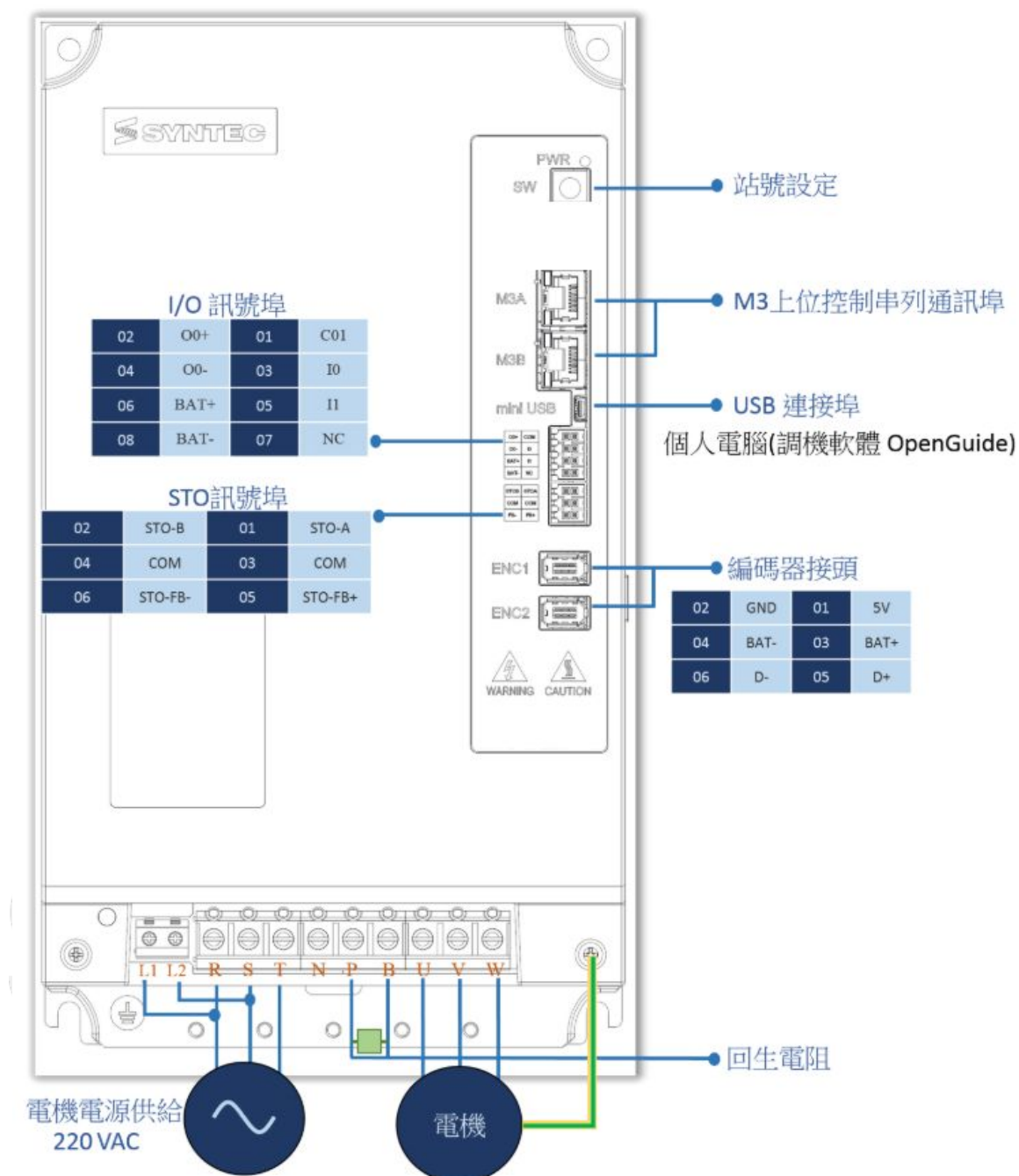
其他注意事项

- 驱动器与马达之接线不能拉太紧。
- 不可于驱动器上方放置重物。
- 驱动器内不可混入金属片、螺丝等会导电异物或油等可燃物。
- 若驱动器与马达连线超过 20 公尺，请将U、V、W 与Encoder 连接线加粗。
- 驱动器不可重摔或撞击。
- 驱动器有损伤时不可强行运转。

4 配线与信号

4.1 周边装置接线图

SPD-22C1-110



安装注意事项:

- 上电前，请透过线标再次确认输出至马达的U、V、W、G端子接线是否正确。若UVW三相接反，可能造成反转或异常，必须再重新进行编码器功能测试以及磁极角侦测。若G接错，可能造成电机或驱动器损坏。
- 控制板的电源，建议直接由RST三端中任选两端直接供应。
- 上位控制器配线时，泛用伺服讯号与串列伺服讯号只能择一安装。

接线说明

电源输入：

1. **R, S, T, L1, L2** 输入电源
2. **L1, L2** 可接或不接

编码器接口：

1. 单轴轴向型(SVD)具1组编码器反馈(6PIN)，主轴型(SPD)具2组编码器反馈(6PIN)，每组编码器接口具有5V电源输出 (最大150mA)。
2. 支援Tamagawa、SYNTEC、NIKON编码器介面
3. 支援选配扩充模组接收其他编码器介面(参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)。
4. 绝对式编码器电池电压检测功能

上位控制串列通讯：

1. **Mechatrolink-III 串列通讯100Mbps**
2. **EtherCAT 串列通讯100Mbps(暂不支援)**

泛用IO讯号：

1. **2组DI输入接点**
2. **1组DO输出接点**
3. **绝对式电池输入**
4. **备注**
NC： 空接点
I点： I点需输入相对於COM24V的电压
O点： 00+ 与 00- 内部导通

STO输入/输出：

1. **2组安全输入(STO-A, STO-B)**
2. **1组安全功能反馈(STO-FB)**

USB通讯：

1. **可与PC连线，设定伺服内部参数及监控运行状态**

LED显示：

1. **运作状态与电源指示**

4.2 驱动器的连接器与端子说明

名称	端子代号	說明
主回路电源输入端	R、S、T	連接三相交流电
控制板电源	L1, L2	L1, L2 可接或不接，依照配线规划
马达电源输入端	U、V、W	連接马达侧
回生电阻端子	P、B	使用外部回生电阻
串行伺服通讯	M3A, M3B	连接至上位控制器
USB 連接埠	mini USB	連接至个人电脑之USB 插槽
泛用伺服讯号IO		连接至上位控制器
Safe Torque Off(STO)		STO 端口
第一编码器反馈	ENC1	連接至马达编码器
第二编码器反馈	ENC2	连接至负载编码器
接地端子		连接至大地

接线注意事项：

R、S、T 及 U、V、W 这六条电力线不要与其他信号线靠近，尽可能间隔30 公分以上。

当电源切断时，因为驱动器内部大电容含有大量的电荷，请不要接触R、S、T 及U、V、W 这六条大电力线。请等待充电灯熄灭时，方可接触。

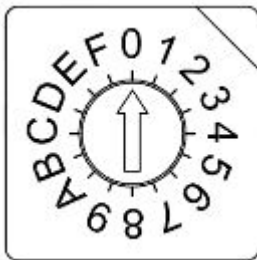
如果编码器连线需要加长时，请使用双绞并附隔離接地之信号线。请不要超过20公尺(65.62 英14尺)，如果要超过20公尺，请使用线径大一倍的信号线，以确保信号不会衰减太多。

请依照相关法规建议线径安装，线径请依照电机瓦数选用，如下表：

类型	瓦数	线径
轴向	100W~850W	20AWG
	850W~7.5kW	16AWG
主轴	7.5kW(含)以下	12AWG
	11kW(含)以上	10AWG

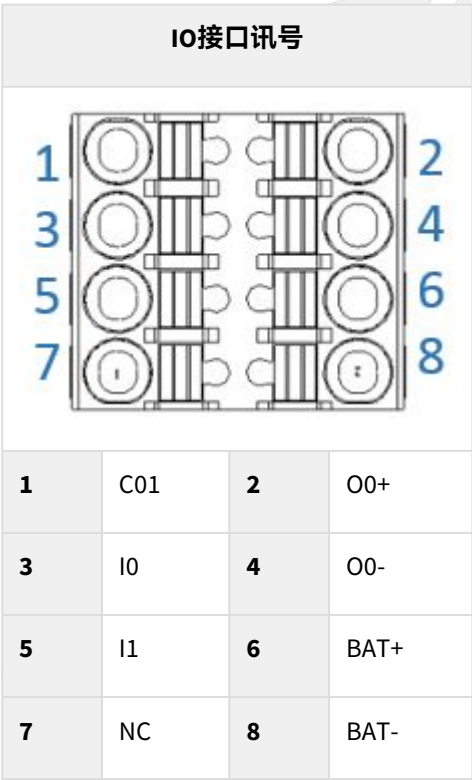
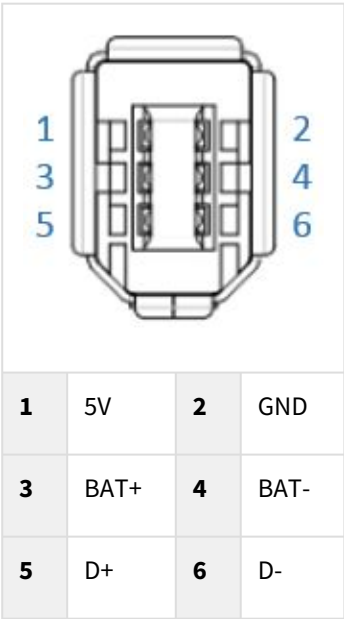
4.3 介面接脚定义

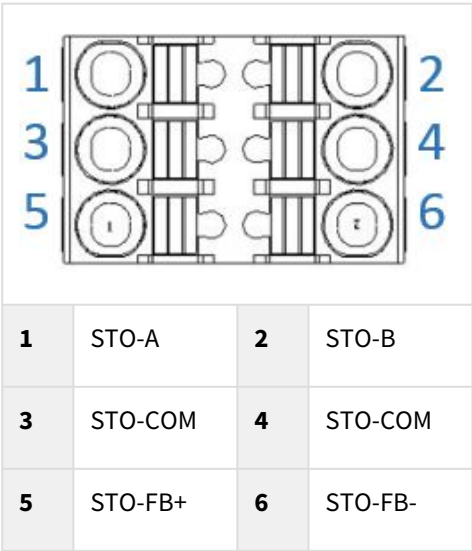
站号设定

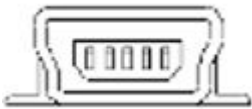


0	N/A	4	站号 4	8	站号 8	C	站号 12
1	站号 1	5	站号 5	9	站号 9	D	站号 13
2	站号 2	6	站号 6	A	站号 10	E	站号 14
3	站号 3	7	站号 7	B	站号 11	F	站号 15

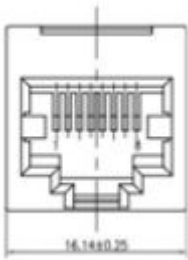
编码器反馈





mini USB通讯		
		
Pin	名称	描述
1	5V	5V电源
2	DM	USB差动讯号(-)
3	DP	USB差动讯号(+)
4	GND	电源参考GND
5	GND	电源参考GND

M3串行伺服/EtherCAT串行



Pin	名称	描述
1	TX+	差动讯号(+)
2	TX-	差动讯号(-)
3	RX+	差动讯号(+)
4	NC	--
5	NC	--
6	RX-	差动讯号(-)
7	NC	--
8	NC	--

4.4 各式配线图

4.5 新代编码器外接类比温感配线图

PTC130温感、常态关闭接点(NC)与KTY84温感识别方法

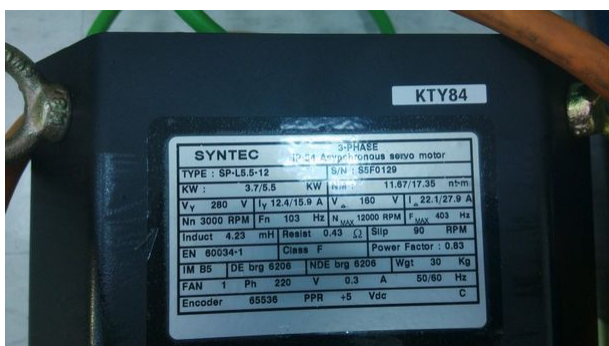
- 在PTC130温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为PTC130。
- 在常态关闭接点(NC)温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为(NC)，见图一。
- 在KTY84温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为KTY84，见图二。另外KTY84电机在马达外壳上有KTY84的标签，见图三。

图一

图二



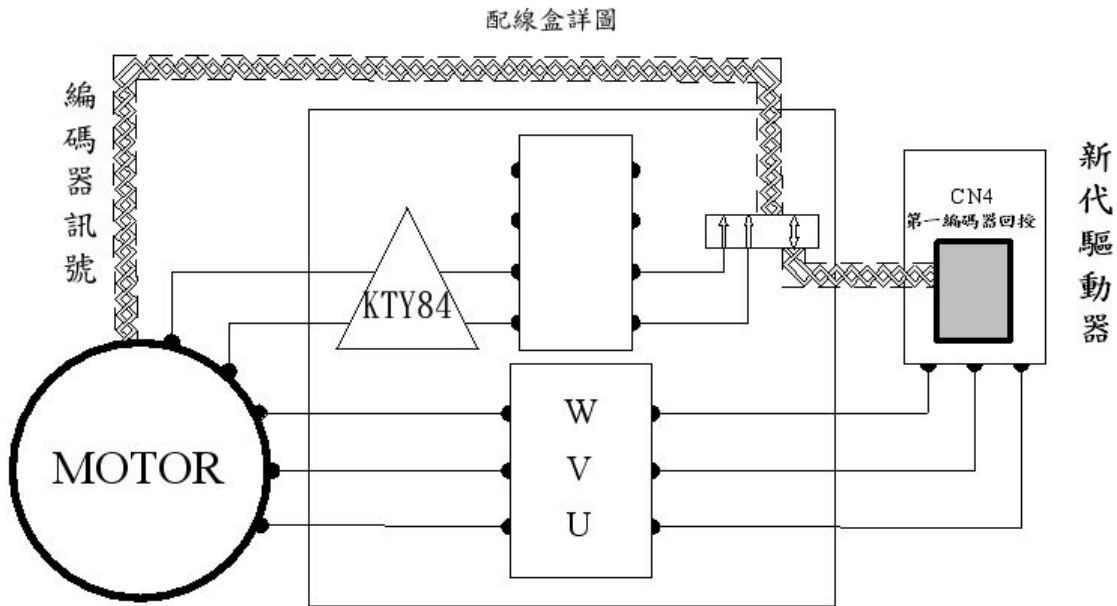
图三



类比温感配线示意图(使用读头K22)

- 将电机端温感配线与新代编码器温感配线对接。
- 设置驱动器参数Pn-743与Pn-744 (如新代编码器接於第二反馈，则须设置驱动器参数Pn-747与Pn-748)。

SYNTEC



回生电阻选用

4.5.1 简易回生电阻选择

新代回生电阻的建议容量列於下表：

驱动器型号	建议容量 (注1)	建议电阻值 (此值为最小值，参考注2)
SPD-22C1-110	3000 W	10 Ω

注：

1. 上表回生电阻建议容量是根据一般加工应用场合下进行设计，若使用者认为此建议值与实际应用不符合，可参考详细回生电阻选择往上选配。
2. 建议电阻值=操作电压/最大煞车电流，为该驱动器的最小回生电阻值，若无合适电阻值需往上选配。

应用在CNC加工场合的煞车电阻有线绕电阻、波纹电阻、铝壳电阻三种，使用者可以依据使用需求选择不同类型的煞车电阻，以下是这三种不同类型的煞车电阻比较表：

电阻类型	线绕电阻	波纹电阻	铝壳电阻
特性			
散热能力	差	普通	佳
功率操作范围	较大(30~20000W)	较大(30~20000W)	较小(40~2000W)
阻值操作范围	2~1000Ω	2~1000Ω	0.1~10KΩ
价格	低	中	高
尺寸 长X宽X高(单位: mm)	较大 (362 x 70 x 138)	较大 (362 x 70 x 138)	较小 (335 x 76 x 44)

4.5.2

详细回生电阻选择

外部扭矩负载，马达做负功

马达在一般都是做正功推动机台，但是在一些情况下马达输出的扭矩跟运动方向相反做负功。例如：刹车时马达输出扭矩抵抗惯性力、扭力模式下被外力带动...等应用。此时外力做正功透过马达将能量传至驱动器，即是发电机模式。这时回生电阻需要快速将能量消散掉，防止 DC 端电压快速上升。

假设外部扭矩负载为 T_L ，单位为额定扭矩的倍数(%)。当时转速为 $W_r(\text{rpm})$ 。回生电阻功率必须大於 外部扭矩功率 = $T_L \times \text{额定扭矩} \times (W_r \times 2\pi/60)$ 例如：当外部扭矩为 50 % 的额定扭矩，转速为 2000(rpm)，马达额定扭矩 2(Nm)，则外部扭矩产生的功率为 $0.5 \times 2 \times 2000 \times 2\pi / 60 \approx 210 \text{ W}$ 。为了使用上的安全一般都会在乘上一个安全系数约 2 ~ 3，故使用者需外接 420 W 以上的回生电阻。

无外部扭矩负载

假设马达以往复来回运动，刹车时惯性力所产生的能量会倒灌回驱动器，此时驱动器 DC bus 端的电容为第一道缓冲将能量吸收再利用。但是电容吸收能量後会导致 DC bus 电压上升，因此当电压上升到一定程度会开启第二道缓冲回生电阻将能量转成热能泄放掉。

下面提供驱动器搭配之主轴电机在煞车时产生之回生能量计算方式，使用者可依照不同场合计算所需电阻规格。

下表中的 E_0 为电机空载时从额定转速要煞车至静止时所需消散之回生能量， $E_0 = J \times \omega_r^2 / 182$ ，其中 J 为转子惯量($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)、 ω_r 为电机的额定转速(rpm)。

考量到实际应用场合，假设负载惯量比为马达惯量的 N 倍，若转速从额定的 M 倍煞车至零速时，回生电阻必须消耗 $E_0(N+1)*M^2$ 焦耳。若马达往返动作周期(加速、稳速至减速所需时间)为 T sec，则选用的回生电阻功率 $W = 1.2[E_0(N+1)*M^2]/T$ ，1.2为安全系数。

另外，依主轴包套之应用场合，提供容许频度指标，供使用者选用。容许频度定义为马达连续加减速运转，在回生电阻与电机无过热的情况下，每分钟可来回的最大次数，此最大次数等同於60秒除上往返周期 T ，即 $60/T$ 。举例来说，铣床机台在进行钻孔攻牙时，主轴会频繁进行加减速的动作(单次钻孔包含两次加减速动作)，若要回生电阻不易产生过热冒烟情况，每分钟钻孔次数必须限制在容许频度的一半以下。

M3单轴驱动器—主轴电机

驱动器型号	马达型号	转子惯量J ($\times 10^{-4} kg \cdot m^2$)	额定转速(rpm)	空载额定转速至静止之回生能量 Eo(joule)*
SPD-22C1-110	S08-SP-M5.5-12B2-0A0	58.3	1500	72.07
	S08-SP-M7.5-10B2-0A0	157.8	1500	195.10
	S08-SP-M11-08B2-0A0	238.0	1500	294.23

铣床主轴包套
(下列表格皆以负载惯量比100%试算)

S08-SP-M5.5-12B2-0A0

回生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	43	69	87	173	260
	3倍额定转速	19	31	39	77	116
	4倍额定转速	11	17	22	43	65
	5倍额定转速	7	11	14	28	42

6倍额定转速	5	8	10	19	29
7倍额定转速	4	6	7	14	21
8倍额定转速	3	4	5	11	16

S08-SP-M7.5-10B2-0A0

再生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	16	26	32	64	96
	3倍额定转速	7	11	14	28	43
	4倍额定转速	4	6	8	16	24
	5倍额定转速	3	4	5	10	15
	6倍额定转速	2	3	4	7	11
	6.7倍额定转速	1	2	3	6	9

S08-SP-M11-08B2-0A0

再生电阻功率		1.6 W	2 W	3 kW	4 kW
		容许频度(times/min)			
操作 转速	2倍额定转速	34	42	64	85
	3倍额定转速	15	19	28	38
	4倍额定转速	8	11	16	21
	5倍额定转速	5	7	10	14



	5.3倍额定转速	5	6	9	12
--	----------	---	---	---	----

4.6 KTY84温感器与过温度保护功能

本章节详述驱动器与编码器之KTY84温感器与其过温度保护功能的安装与设定。
KTY84热敏电阻为类比型的温度感测元件，其电阻值随温度大小改变。

4.6.1 安装

驱动器之KTY84温感器具有两条讯号线，其配线示意图详见【配线与信号】章节。

4.6.2 驱动器参数设定

参数号码	参数名称	设定范围	预设
Pn-742	第一反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-743	第一反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-744	第一反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-746	第二反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-747	第二反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-748	第二反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-74A	关闭第一编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74B	关闭第一编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74C	关闭第一编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74E	关闭第二编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0

Pn-74F	关闭第二编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-750	关闭第二编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0

上表为KTY84过温度保护功能之相关操作参数。

新代编码器的温感设定，是直接选择温度保护准位值，其中选择范围为0~145℃，若编码器出厂时有设定则无法修改准位。

欲关闭新代编码器过温检查，分成以下两种方式：

V2.1.8以前，将过温准位设为0。

V2.1.8以后，设定参数关闭保护功能。

Ex: 设定Pn-742第一编码器内部KTY84过温度保护准位为140℃，若要关闭保护则将Pn-74A关闭第一编码器内部KTY84过温度保护设为1。

当温度大於保护值时，将会分别触发过温警报如下。

警报号码	警报名称
Alarm 220	电机温感讯号侦测到电机温度过高
Alarm 320	第一反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 321	第一反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 322	第一反馈新代编码器外部二KTY84过热
Alarm 324	第二反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 325	第二反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 326	第二反馈新代编码器外部二KTY84过热

过温度警报可能原因与处理方式可参照下表。

可能原因	检查	处理方式
马达冷却系统异常	检查马达冷却系统	更换冷却系统。
类比温感感测讯号异常	检查类比温感反馈是否正常	确认配线有无松脱或异常。

电机额定电流设定不正确	检查额定电流参数	确认输入参数。若有修正需重新调机。
加减速时间过短	检查加减速参数	加减速时间增长。
负载过大	检查负载率是否持续超过 100 %	更换功率较大马达。

Pn-D61观察第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度；**Pn-D62**与**Pn-D63**观察第一反馈新代编码器外部一与外部二之KTY84感测温度；**Pn-D65**第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度；**Pn-D66**与**Pn-D67**观察第二反馈新代编码器外部一与外部二KTY84感测温度，如下表所示。

状态监视变数	参数说明
Pn-D61	第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度
Pn-D62	第一反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D63	第一反馈新代编码器外部二KTY84感测温度
Pn-D64	第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度
Pn-D65	第二反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D66	第二反馈新代编码器外部二KTY84感测温度

SYNTEC

5 HomePage (SPD-22C1-110)

SYNTEC
伺服硬件操作说明书



6 序言 (SPD-22C1-110)

感谢您长期对本公司产品的使用与支持。本公司伺服团队不断致力於各项产品的研发，期许本公司产品与服务能给使用者带来最大的效益。

新代高性能驱动器系列产品为本公司最新推出之伺服驱动器，本产品使用高品质之元件与材料，并经过严格测试，采用精密向量控制，具有高精度度、高稳定性、高效率之特性。

本使用说明内容包括驱动器的硬体规格、安装、配线与讯号，能提供给使用者最正确的指引与操作，为充分发挥产品应有的优异性能与维护人员及设备的安全，在使用前请详细阅读本使用手册，并且妥善保存，以备日後调校与保养时使用，若有任何疑问，请与本公司联络，本公司专业人员将竭诚为您服务。



SYNTEC

7 搬运与安装 (SPD-22C1-110)

7.1 搬运

搬运时必须拿取驱动器的机身，不能只拿取上盖或其中部分，否则可能造成掉落的风险。

7.2 安装环境条件与注意事项

安装环境条件

- 无发高热装置之场所。
- 无漂浮性的尘埃及金属微粒之场所。
- 无腐蚀、易燃性之气、液体之场所。
- 无水滴、蒸气、灰尘及油性灰尘之场所。
- 无电磁杂讯干扰之场所。
- 坚固无振动之场所。
- 适用之环境温度为0°C~55°C，若环境温度超过45°C以上时，请将驱动器置于通风良好处或是冷气房中。

安装注意事项

- 安装方向必须依照规定，否则会造成伺服故障。
- 驱动器在安装时其吸、排气孔不可封住，也不可将其倾倒放置，否则会造成故障。
- 请勿安装于或靠近易燃物附近。
- 固定驱动器时要确保每个固定处皆锁紧。
- 安装于可承受重量之处。

操作注意事项

- 长时间的运转建议在45°C以下的环境温度，以确保产品的可靠性能
- 如果本产品装在配电箱里，配电箱的大小及通风条件必须让所有内部使用的电子装置没有过热的危险。而且也要注意机器的振动是否会影响配电箱的电子装置。
- 为了使冷却循环效果良好，安装驱动器时，其上下左右与相邻的物品和挡板（墙）必须保持足够的空间且吸、排气孔不可堵塞，否则会造成故障。

其他注意事项

- 驱动器与马达之接线不能拉太紧。
- 不可于驱动器上方放置重物。
- 驱动器内不可混入金属片、螺丝等会导电异物或油等可燃物。
- 若驱动器与马达连线超过 20 公尺，请将U、V、W 与Encoder 连接线加粗。
- 驱动器不可重摔或撞击。
- 驱动器有损伤时不可强行运转。

8 文件履历 (SPD-22C1-110)

版本号	编修日期	编修内容	作者	审查	核准
V1.0	2020/06/30	新增 M3 Size D+ 220V 11kW 单轴操作说明书	☐ 黄扬程		



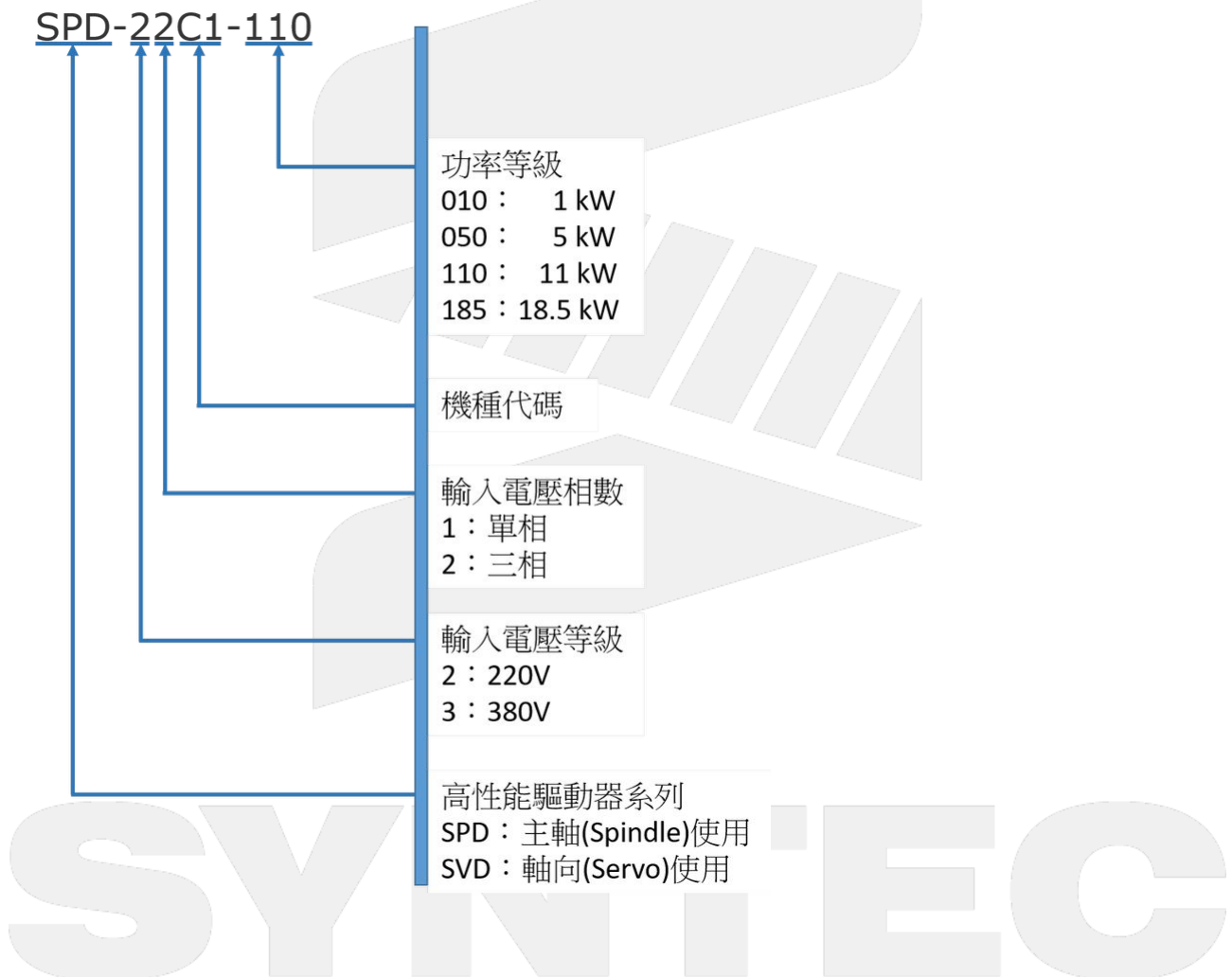
SYNTEC

9 硬件规格 (SPD-22C1-110)

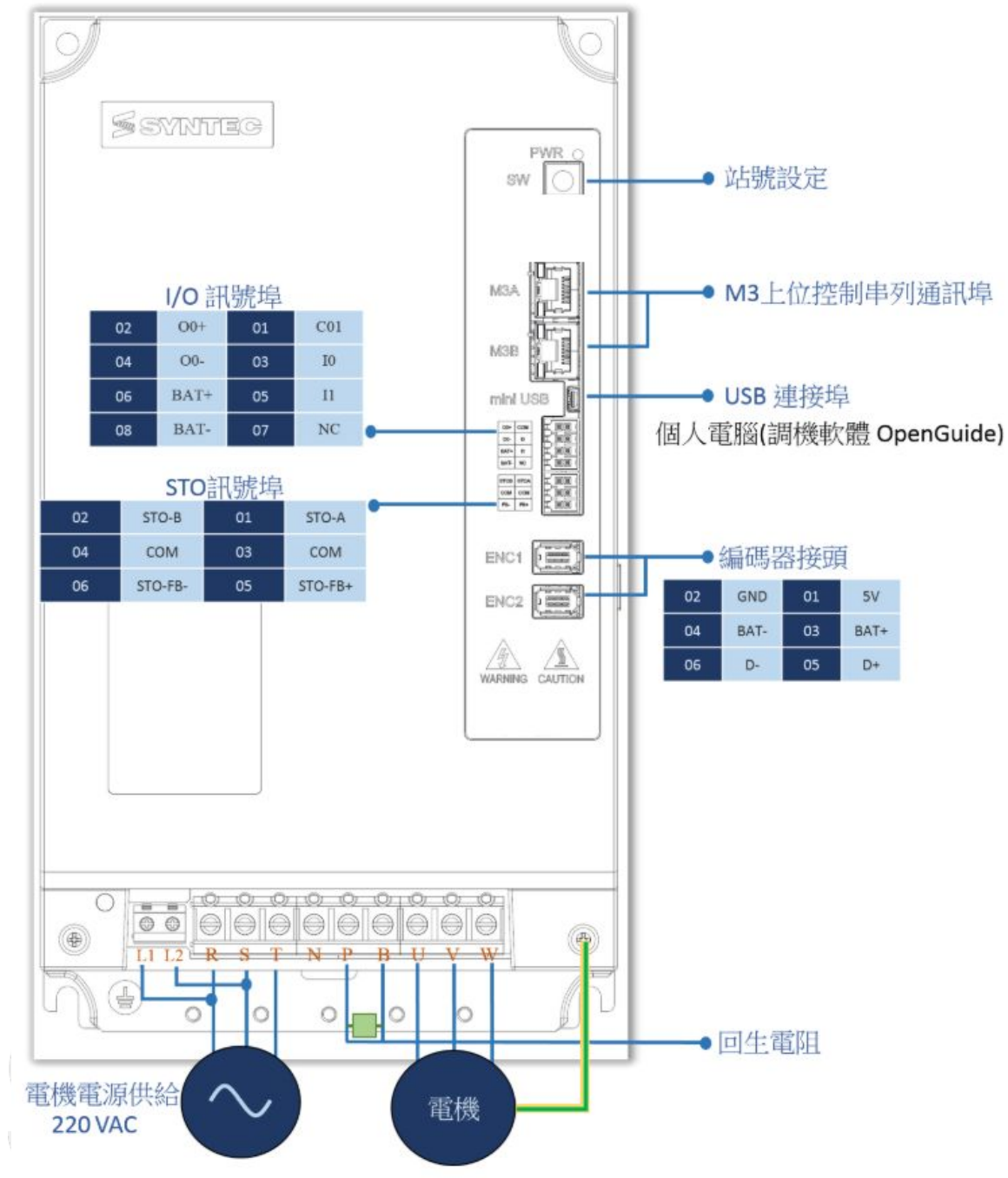
9.1 说明

每部驱动器在出厂前均经过详细品管检查与防撞包装处理，请使用者收到产品後应先检查外观有无撞击损伤，并将外盒与产品上之序号做比对是否一致，若有不符，请第一时间与本公司联络。

型号说明

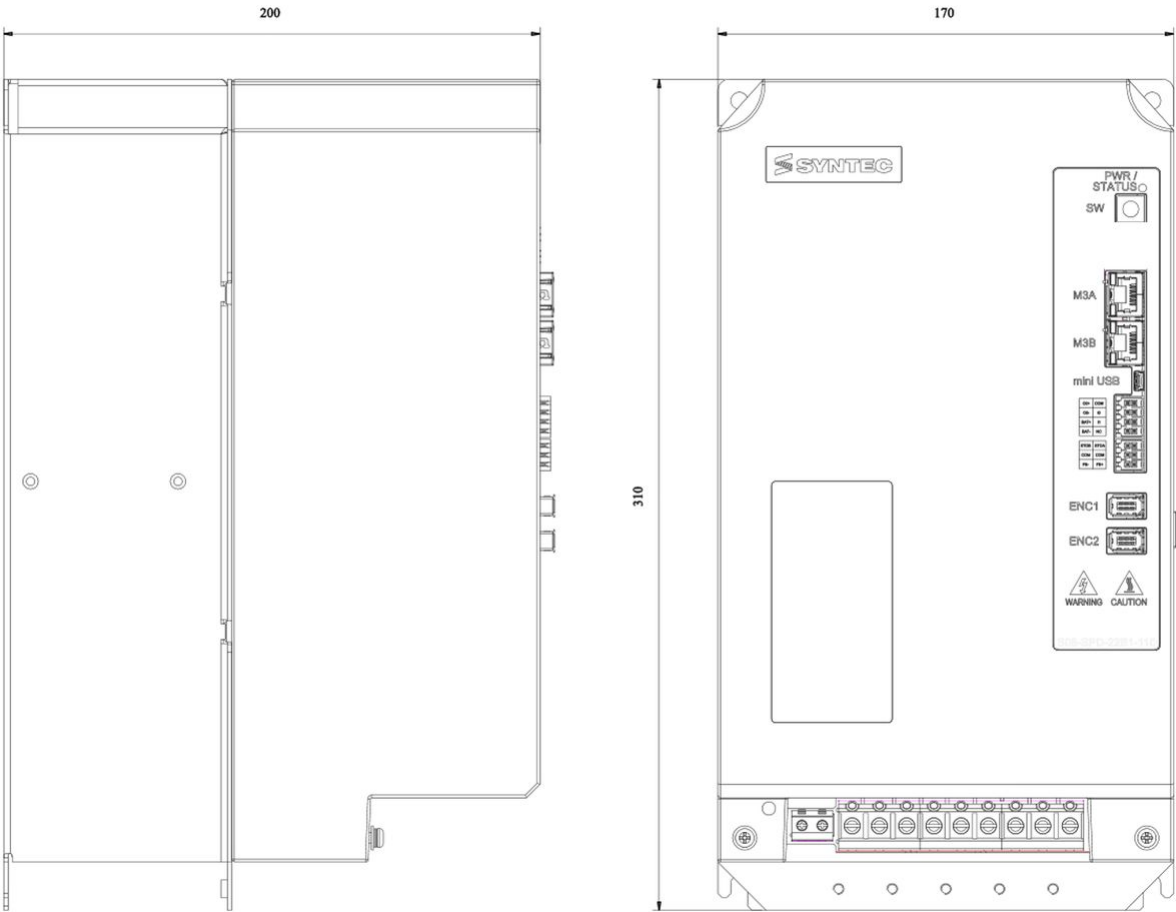


9.2 外观介绍



9.3 外形尺寸

SPD-22C1-110



驱动器规格

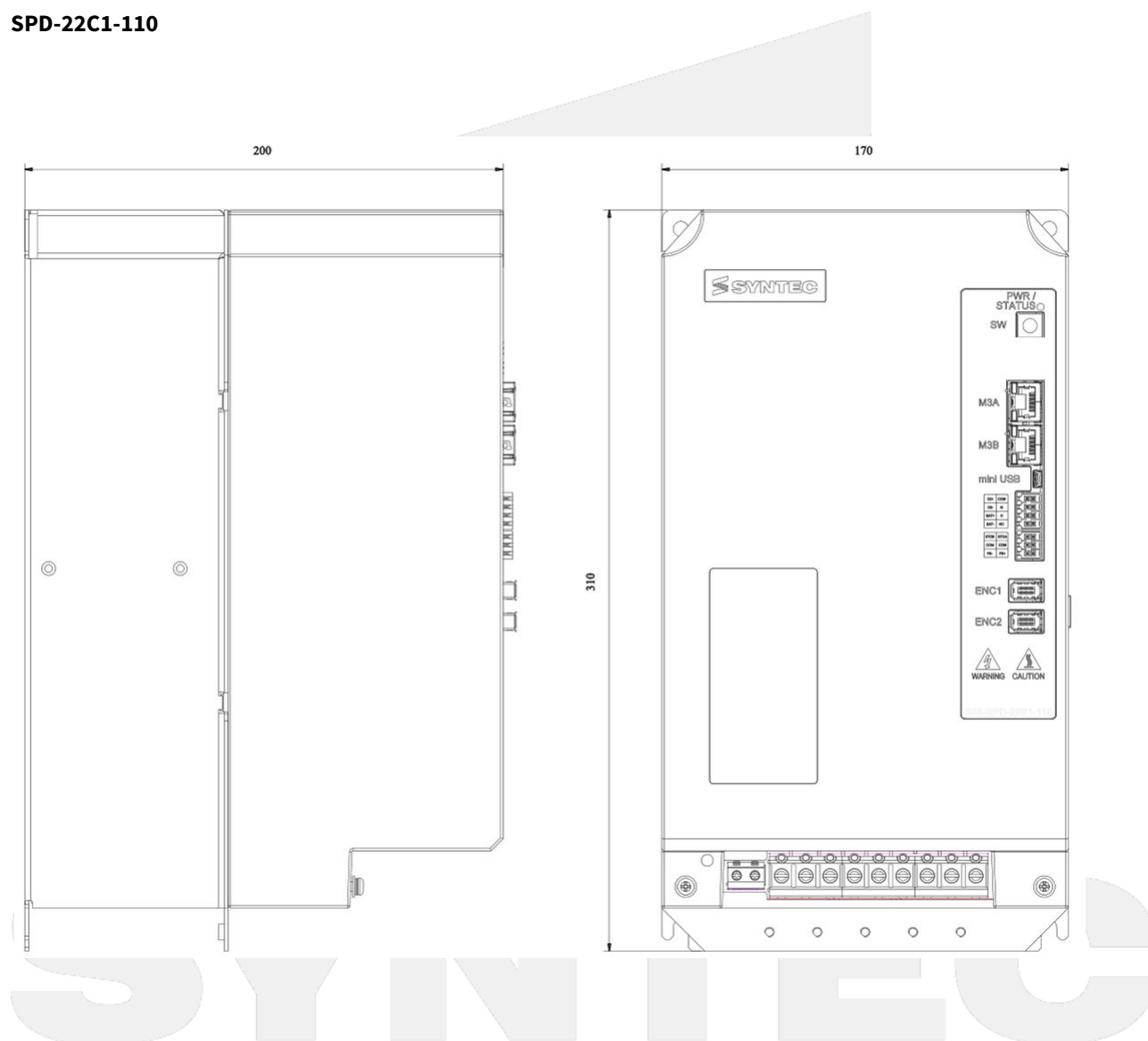
新代驱动器		SPD-22C1-110
电源	额定电源电压	三相 200~230V 50/60Hz
	电源电压容许范围	-15 ~ +10%
	电源频率变动范围	±5%

新代驱动器		SPD-22C1-110
输出	额定输出电流	42A
	过电流能力	150% 60s、200% 1s
控制方式		三相全波整流，SVPWM—VVVF控制
回生电阻		外接，请参考回生电阻选用章节
反馈编码器		支援串行介面：Tamagawa、SYNNET、NIKON、FeeDAT、EnDAT、Panasonic、Mitsubishi 选配扩充编码器模组：支援Tamagawa、SYNNET、NIKON、ABZ、串列、SSI、BiSS (不支援UVW省配线型编码器) (若要使用扩充编码器模组，请参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)
PC通讯介面		MINI-USB
控制器串行通讯介面		Mechatrolink III
输出信号	数位输入	2点，可规划
	数位输出	1点，可规划
	STO	双通道安全扭矩停止开关(2I 1O)
冷却方式		风扇冷却
环境	温度	0°C ~ 55°C(若环境温度超过45°C以上时，请强制周边空气循环)、储存：-20 ~ 65°C (非冻结)
	湿度	最大90% RH (非结露)、储存：90%RH以下 (非结露)
	安装地点	室内（避免阳光直射）；无腐蚀性气体、易燃性气体、油雾或尘埃
	海拔	1000公尺以下至海平面
	振动	最大 5.9 m/s ²

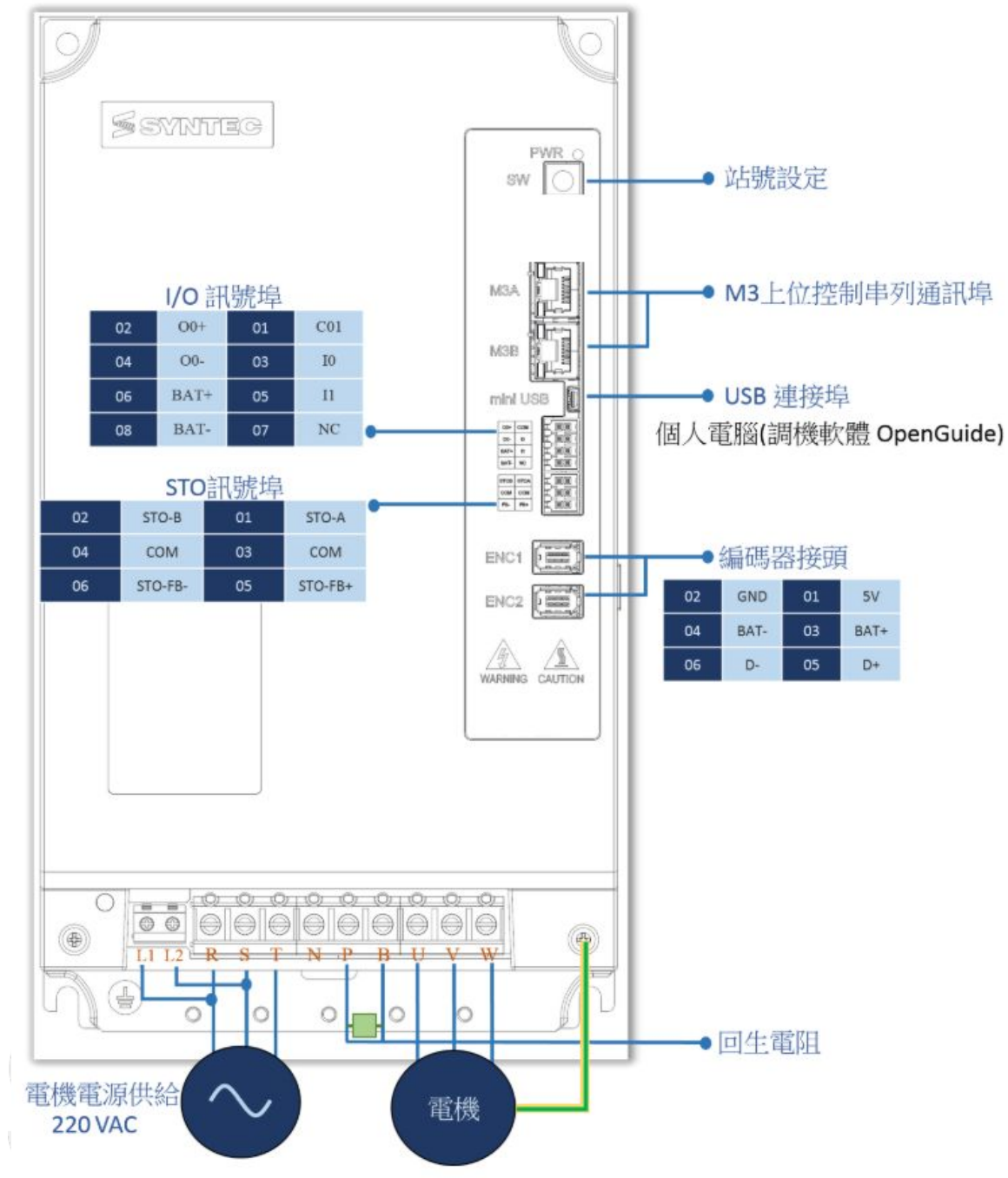
新代驱动器		SPD-22C1-110
重量		6.8 kg

9.4 11kW 二代单轴驱动器外型尺寸 (SPD-22C1-110)

SPD-22C1-110



9.5 11kW 二代单轴驱动器外观介绍 (SPD-22C1-110)



9.6 11kW 二代单轴驱动器规格 (SPD-22C1-110)

新代驱动器		SPD-22C1-110
电源	额定电源电压	三相 200~230V 50/60Hz
	电源电压容许范围	-15 ~ +10%
	电源频率变动范围	±5%
输出	额定输出电流	42A
	过电流能力	150% 60s、200% 1s
控制方式		三相全波整流，SVPWM—VVVF控制
回生电阻		外接，请参考回生电阻选用章节
反馈编码器		支援串行介面：Tamagawa、SYNNET、NIKON、FeeDAT、EnDAT、Panasonic、Mitsubishi 选配扩充编码器模组：支援Tamagawa、SYNNET、NIKON、ABZ、串列、SSI、BiSS (不支援UVW省配线型编码器) (若要使用扩充编码器模组，请参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)
PC通讯介面		MINI-USB
控制器串列通讯介面		Mechatrolink III
输出信号	数位输入	2点，可规划
	数位输出	1点，可规划
	STO	双通道安全扭矩停止开关(2I 1O)
冷却方式		风扇冷却

新代驱动器		SPD-22C1-110
环境	温度	0°C ~ 55°C(若环境温度超过45°C以上时, 请强制周边空气循环)、储存: -20 ~ 65°C (非冻结)
	湿度	最大90% RH (非结露)、储存: 90%RH以下 (非结露)
	安装地点	室内 (避免阳光直射); 无腐蚀性气体、易燃性气体、油雾或尘埃
	海拔	1000公尺以下至海平面
	振动	最大 5.9 m/s ²
重量		6.8 kg

9.7 11kW 二代单轴驱动器说明 (SPD-22C1-110)

每部驱动器在出厂前均经过详细品管检查与防撞包装处理, 请使用者收到产品後应先检查外观有无撞击损伤, 并将外盒与产品上之序号做比对是否一致, 若有不符, 请第一时间与本公司联络。

型号说明

SYNTEC

SPD-22C1-110

功率等級

010 : 1 kW
050 : 5 kW
110 : 11 kW
185 : 18.5 kW

機種代碼

輸入電壓相數

1 : 單相
2 : 三相

輸入電壓等級

2 : 220V
3 : 380V

高性能驅動器系列

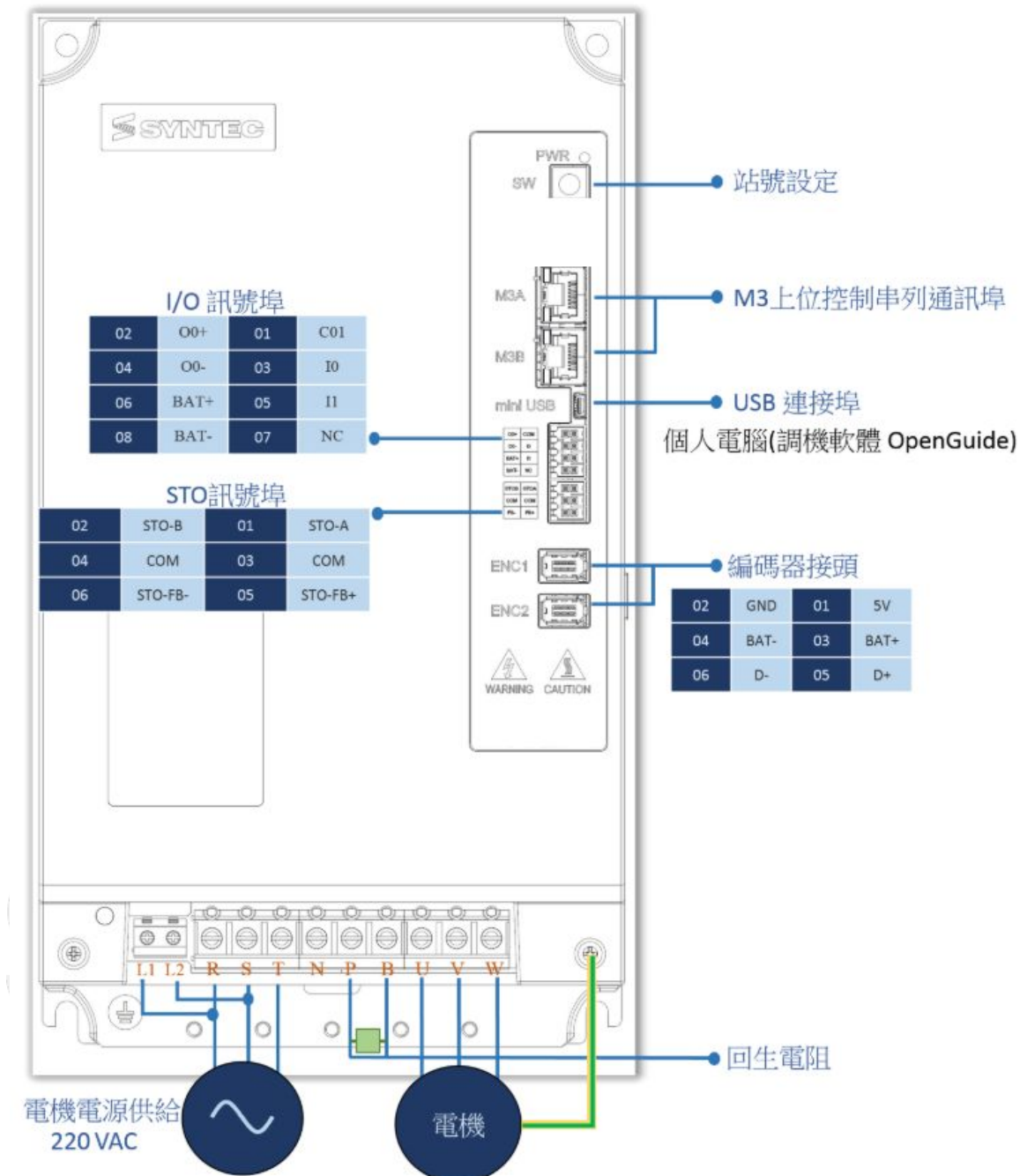
SPD : 主軸(Spindle)使用
SVD : 軸向(Servo)使用

SYNTEC

10 配线与信号 (SPD-22C1-110)

10.1 周边装置接线图

SPD-22C1-110



安装注意事项:

- 上电前，请透过线标再次确认输出至马达的U、V、W、G端子接线是否正确。若UVW三相接反，可能造成反转或异常，必须再重新进行编码器功能测试以及磁极角侦测。若G接错，可能造成电机或驱动器损坏。
- 控制板的电源，建议直接由RST三端中任选两端直接供应。
- 上位控制器配线时，泛用伺服讯号与串行伺服讯号只能择一安装。

接线说明

电源输入：

1. R, S, T, L1, L2 输入电源
2. L1, L2 可接或不接

编码器接口：

1. 单轴轴向型(SVD)具1组编码器反馈(6PIN)，主轴型(SPD)具2组编码器反馈(6PIN)，每组编码器接口具有5V电源输出 (最大150mA)。
2. 支援Tamagawa、SYNTEC、NIKON编码器介面
3. 支援选配扩充模组接收其他编码器介面(参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)。
4. 绝对式编码器电池电压检测功能

上位控制串行通讯：

1. Mechatrolink-III 串行通讯100Mbps
2. EtherCAT 串行通讯100Mbps(暂不支援)

泛用IO讯号：

1. 2组DI输入接点
2. 1组DO输出接点
3. 绝对式电池输入
4. 备注
NC：空接点
I点：I点需输入相对於COM24V的电压
O点：O0+ 与 O0- 内部导通

STO输入/输出：

1. 2组安全输入(STO-A, STO-B)
2. 1组安全功能反馈(STO-FB)

USB通讯：

1. 可与PC连线，设定伺服内部参数及监控运行状态

LED显示：

1. 运作状态与电源指示

10.2 驱动器的连接器与端子说明

名称	端子代号	說明
主回路电源输入端	R、S、T	連接三相交流电
控制板电源	L1, L2	L1, L2 可接或不接，依照配线规划
马达电源输入端	U、V、W	連接马达侧
回生电阻端子	P、B	使用外部回生电阻
串列伺服通讯	M3A, M3B	连接至上位控制器
USB 連接埠	mini USB	連接至个人电脑之USB 插槽
泛用伺服讯号IO		连接至上位控制器
Safe Torque Off(STO)		STO 端口
第一编码器反馈	ENC1	連接至马达编码器
第二编码器反馈	ENC2	连接至负载编码器
接地端子		连接至大地

接线注意事项：

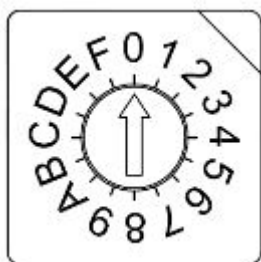
R、S、T 及 U、V、W 这六条电力线不要与其他信号线靠近，尽可能间隔30 公分以上。
 当电源切断时，因为驱动器内部大电容含有大量的电荷，请不要接触R、S、T 及U、V、W 这六条大电力线。
 请等待充电灯熄灭时，方可接触。
 如果编码器连线需要加长时，请使用双绞并附隔離接地之信号线。请不要超过20公尺(65.62 英14尺)，如果要超过20公尺，请使用线径大一倍的信号线，以确保信号不会衰减太多。

请依照相关法规建议线径安装，线径请依照电机瓦数选用，如下表：

类型	瓦数	线径
轴向	100W~850W	20AWG
	850W~7.5kW	16AWG
主轴	7.5kW(含)以下	12AWG
	11kW(含)以上	10AWG

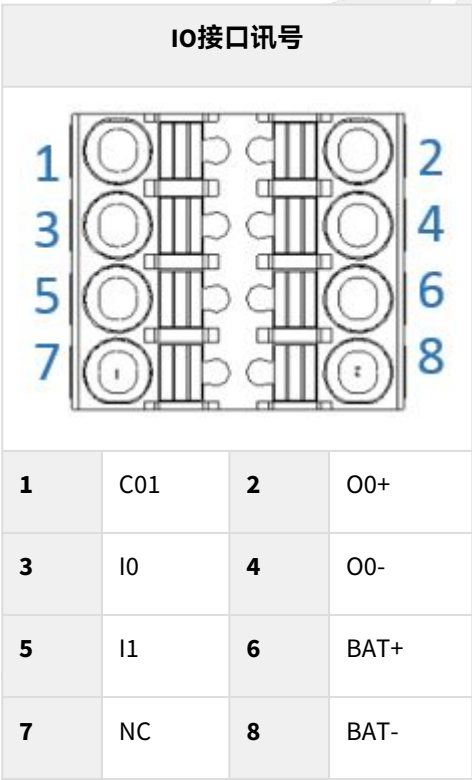
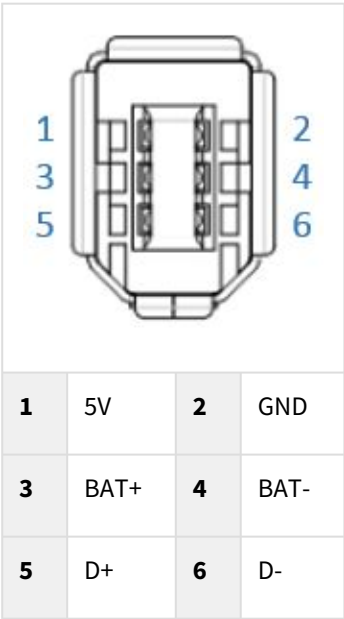
10.3 介面接脚定义

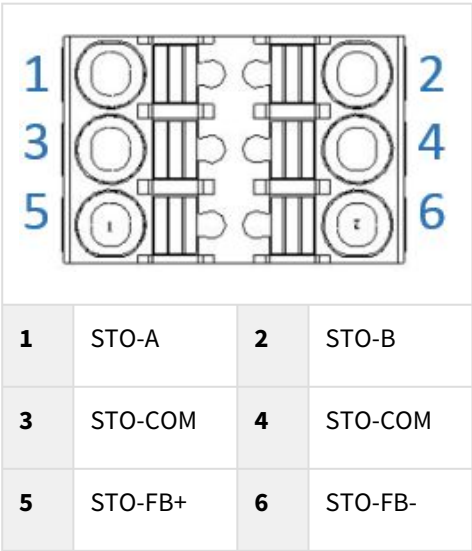
站号设定

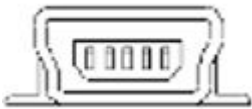


0	N/A	4	站号 4	8	站号 8	C	站号 12
1	站号 1	5	站号 5	9	站号 9	D	站号 13
2	站号 2	6	站号 6	A	站号 10	E	站号 14
3	站号 3	7	站号 7	B	站号 11	F	站号 15

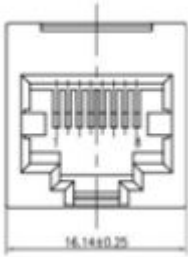
编码器反馈





mini USB通讯		
		
Pin	名称	描述
1	5V	5V电源
2	DM	USB差动讯号(-)
3	DP	USB差动讯号(+)
4	GND	电源参考GND
5	GND	电源参考GND

M3串行伺服/EtherCAT串行



Pin	名称	描述
1	TX+	差动讯号(+)
2	TX-	差动讯号(-)
3	RX+	差动讯号(+)
4	NC	--
5	NC	--
6	RX-	差动讯号(-)
7	NC	--
8	NC	--

10.4 各式配线图

10.5 新代编码器外接类比温感配线图

PTC130温感、常态关闭接点(NC)与KTY84温感识别方法

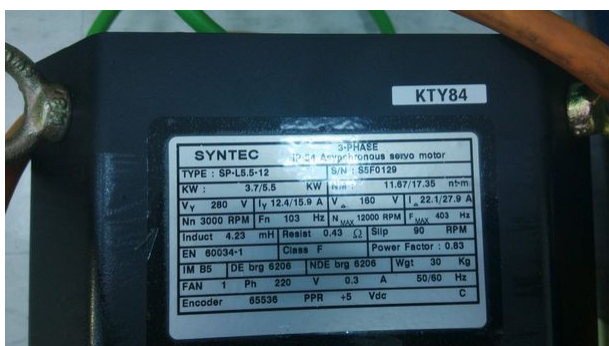
- 在PTC130温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为PTC130。
- 在常态关闭接点(NC)温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为(NC)，见图一。
- 在KTY84温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为KTY84，见图二。另外KTY84电机在马达外壳上有KTY84的标签，见图三。

图一

图二



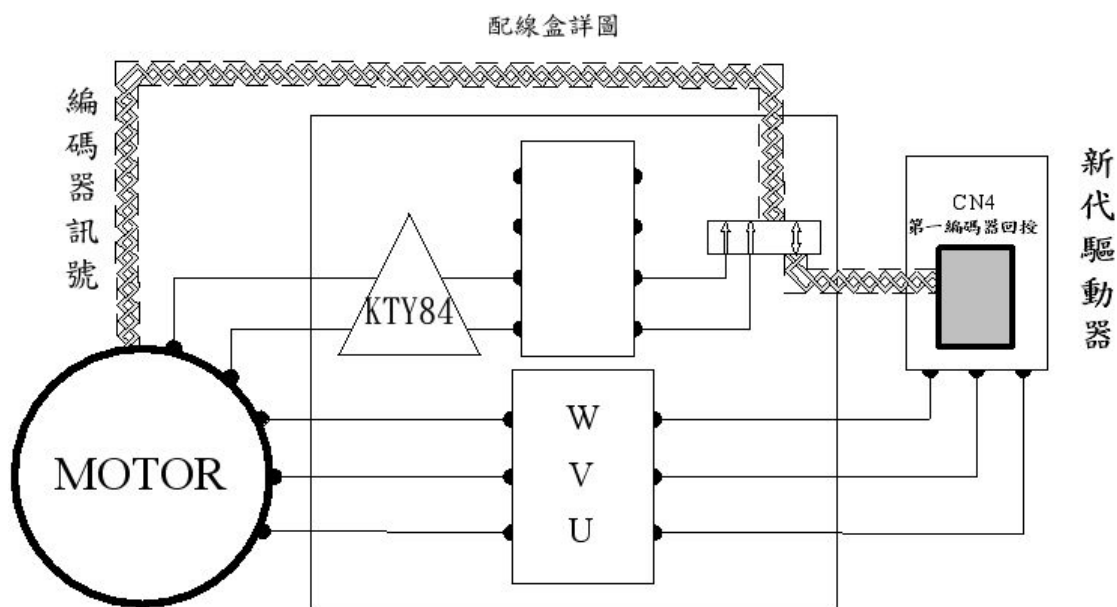
图三



类比温感配线示意图(使用读头K22)

- 将电机端温感配线与新代编码器温感配线对接。
- 设置驱动器参数Pn-743与Pn-744 (如新代编码器接於第二反馈，则须设置驱动器参数Pn-747与Pn-748)。

SYNTEC



回生电阻选用

10.5.1 简易回生电阻选择

新代回生电阻的建议容量列於下表：

驱动器型号	建议容量 (注1)	建议电阻值 (此值为最小值，参考注2)
SPD-22C1-110	3000 W	10 Ω

注：

1. 上表回生电阻建议容量是根据一般加工应用场合下进行设计，若使用者认为此建议值与实际应用不符合，可参考详细回生电阻选择往上选配。
2. 建议电阻值=操作电压/最大煞车电流，为该驱动器的最小回生电阻值，若无合适电阻值需往上选配。

应用在CNC加工场合的煞车电阻有线绕电阻、波纹电阻、铝壳电阻三种，使用者可以依据使用需求选择不同类型的煞车电阻，以下是这三种不同类型的煞车电阻比较表：

电阻类型	线绕电阻	波纹电阻	铝壳电阻
特性			
散热能力	差	普通	佳
功率操作范围	较大(30~20000W)	较大(30~20000W)	较小(40~2000W)
阻值操作范围	2~1000Ω	2~1000Ω	0.1~10KΩ
价格	低	中	高
尺寸 长x宽x高(单位: mm)	较大 (362 x 70 x 138)	较大 (362 x 70 x 138)	较小 (335 x 76 x 44)

10.5.2

详细回生电阻选择

外部扭矩负载，马达做负功

马达在一般都是做正功推动机台，但是在一些情况下马达输出的扭矩跟运动方向相反做负功。例如：刹车时马达输出扭矩抵抗惯性力、扭力模式下被外力带动...等应用。此时外力做正功透过马达将能量传至驱动器，即是发电机模式。这时回生电阻需要快速将能量消散掉，防止 DC 端电压快速上升。

假设外部扭矩负载为 T_L ，单位为额定扭矩的倍数(%)。当时转速为 W_r (rpm)。回生电阻功率必须大於 外部扭矩功率 = $T_L \times \text{额定扭矩} \times (W_r \times 2\pi/60)$ 例如：当外部扭矩为 50 % 的额定扭矩，转速为 2000(rpm)，马达额定扭矩 2(Nm)，则外部扭矩产生的功率为 $0.5 \times 2 \times 2000 \times 2\pi / 60 \approx 210 \text{ W}$ 。为了使用上的安全一般都会在乘上一个安全系数约 2 ~ 3，故使用者需外接 420 W 以上的回生电阻。

无外部扭矩负载

假设马达以往复来回运动，刹车时惯性力所产生的能量会倒灌回驱动器，此时驱动器 DC bus 端的电容为第一道缓冲将能量吸收再利用。但是电容吸收能量後会导致 DC bus 电压上升，因此当电压上升到一定程度会开启第二道缓冲回生电阻将能量转成热能泄放掉。

下面提供驱动器搭配之主轴电机在煞车时产生之回生能量计算方式，使用者可依照不同场合计算所需电阻规格。

下表中的 E_0 为电机空载时从额定转速要煞车至静止时所需消散之回生能量， $E_0 = J \cdot \omega_r^2 / 182$ ，其中 J 为转子惯量($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)、 ω_r 为电机的额定转速(rpm)。

考量到实际应用场合，假设负载惯量比为马达惯量的 N 倍，若转速从额定的 M 倍煞车至零速时，回生电阻必须消耗 $E_0(N+1) \cdot M^2$ 焦耳。若马达往返动作周期(加速、稳速至减速所需时间)为 T sec，则选用的回生电阻功率 $W = 1.2[E_0(N+1) \cdot M^2]/T$ ，1.2为安全系数。

另外，依主轴包套之应用场合，提供容许频度指标，供使用者选用。容许频度定义为马达连续加减速运转，在回生电阻与电机无过热的情况下，每分钟可来回的最大次数，此最大次数等同於60秒除上往返周期 T ，即 $60/T$ 。举例来说，铣床机台在进行钻孔攻牙时，主轴会频繁进行加减速的动作(单次钻孔包含两次加减速动作)，若要回生电阻不易产生过热冒烟情况，每分钟钻孔次数必须限制在容许频度的一半以下。

M3单轴驱动器—主轴电机

驱动器型号	马达型号	转子惯量J ($\times 10^{-4} kg \cdot m^2$)	额定转速(rpm)	空载额定转速至静止之回生能量 Eo(joule)*
SPD-22C1-110	S08-SP-M5.5-12B2-0A0	58.3	1500	72.07
	S08-SP-M7.5-10B2-0A0	157.8	1500	195.10
	S08-SP-M11-08B2-0A0	238.0	1500	294.23

铣床主轴包套

(下列表格皆以负载惯量比100%试算)

S08-SP-M5.5-12B2-0A0

回生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	43	69	87	173	260
	3倍额定转速	19	31	39	77	116
	4倍额定转速	11	17	22	43	65
	5倍额定转速	7	11	14	28	42

	6倍额定转速	5	8	10	19	29
	7倍额定转速	4	6	7	14	21
	8倍额定转速	3	4	5	11	16

S08-SP-M7.5-10B2-0A0

再生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	16	26	32	64	96
	3倍额定转速	7	11	14	28	43
	4倍额定转速	4	6	8	16	24
	5倍额定转速	3	4	5	10	15
	6倍额定转速	2	3	4	7	11
	6.7倍额定转速	1	2	3	6	9

S08-SP-M11-08B2-0A0

再生电阻功率		1.6 W	2 W	3 kW	4 kW
		容许频度(times/min)			
操作 转速	2倍额定转速	34	42	64	85
	3倍额定转速	15	19	28	38
	4倍额定转速	8	11	16	21
	5倍额定转速	5	7	10	14



	5.3倍额定转速	5	6	9	12
--	----------	---	---	---	----

10.6 KTY84温感器与过温度保护功能

本章节详述驱动器与编码器之KTY84温感器与其过温度保护功能的安装与设定。
KTY84热敏电阻为类比型的温度感测元件，其电阻值随温度大小改变。

10.6.1 安装

驱动器之KTY84温感器具有两条讯号线，其配线示意图详见【配线与信号】章节。

10.6.2 驱动器参数设定

参数号码	参数名称	设定范围	预设
Pn-742	第一反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-743	第一反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-744	第一反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-746	第二反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-747	第二反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-748	第二反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-74A	关闭第一编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74B	关闭第一编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74C	关闭第一编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74E	关闭第二编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0

Pn-74F	关闭第二编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-750	关闭第二编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0

上表为KTY84过温度保护功能之相关操作参数。

新代编码器的温感设定，是直接选择温度保护准位值，其中选择范围为0~145℃，若编码器出厂时有设定则无法修改准位。

欲关闭新代编码器过温检查，分成以下两种方式：

V2.1.8以前，将过温准位设为0。

V2.1.8以後，设定参数关闭保护功能。

Ex: 设定Pn-742第一编码器内部KTY84过温度保护准位为140℃，若要关闭保护则将Pn-74A关闭第一编码器内部KTY84过温度保护设为1。

当温度大於保护值时，将会分别触发过温警报如下。

警报号码	警报名称
Alarm 220	电机温感讯号侦测到电机温度过高
Alarm 320	第一反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 321	第一反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 322	第一反馈新代编码器外部二KTY84过热
Alarm 324	第二反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 325	第二反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 326	第二反馈新代编码器外部二KTY84过热

过温度警报可能原因与处理方式可参照下表。

可能原因	检查	处理方式
马达冷却系统异常	检查马达冷却系统	更换冷却系统。
类比温感感测讯号异常	检查类比温感反馈是否正常	确认配线有无松脱或异常。

电机额定电流设定不正确	检查额定电流参数	确认输入参数。若有修正需重新调机。
加减速时间过短	检查加减速参数	加减速时间增长。
负载过大	检查负载率是否持续超过 100 %	更换功率较大马达。

Pn-D61观察第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度；Pn-D62与Pn-D63观察第一反馈新代编码器外部一与外部二之KTY84感测温度；Pn-D65第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度；Pn-D66与Pn-D67观察第二反馈新代编码器外部一与外部二KTY84感测温度，如下表所示。

状态监视变数	参数说明
Pn-D61	第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度
Pn-D62	第一反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D63	第一反馈新代编码器外部二KTY84感测温度
Pn-D64	第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度
Pn-D65	第二反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D66	第二反馈新代编码器外部二KTY84感测温度

10.7 KTY84温感器与温度保护功能 (SPD-22C1-110)

本章节详述驱动器与编码器之KTY84温感器与其过温度保护功能的安装与设定。
KTY84热敏电阻为类比型的温度感测元件，其电阻值随温度大小改变。

10.7.1 安装

驱动器之KTY84温感器具有两条讯号线，其配线示意图详见【配线与信号】章节。

10.7.2 驱动器参数设定

参数号码	参数名称	设定范围	预设
------	------	------	----

Pn-742	第一反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-743	第一反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-744	第一反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-746	第二反馈新代编码器内部KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-747	第二反馈新代编码器外部一KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-748	第二反馈新代编码器外部二KTY84过温度保护准位	0~145 (°C)	0
Pn-74A	关闭第一编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74B	关闭第一编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74C	关闭第一编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74E	关闭第二编码器内部KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-74F	关闭第二编码器外部一KTY84过温度保护	0~1	0
Pn-750	关闭第二编码器外部二KTY84过温度保护	0~1	0

上表为KTY84过温度保护功能之相关操作参数。

新代编码器的温感设定，是直接选择温度保护准位值，其中选择范围为0~145°C，若编码器出厂时有设定则无法修改准位。

欲关闭新代编码器过温检查，分成以下两种方式：

V2.1.8以前，将过温准位设为0。

V2.1.8以后，设定参数关闭保护功能。

Ex: 设定Pn-742第一编码器内部KTY84过温度保护准位为140°C，若要关闭保护则将Pn-74A关闭第一编码器内部KTY84过温度保护设为1。

当温度大於保护值时，将会分别触发过温警报如下。

警报号码	警报名称
Alarm 220	电机温感讯号侦测到电机温度过高
Alarm 320	第一反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 321	第一反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 322	第一反馈新代编码器外部二KTY84过热
Alarm 324	第二反馈新代编码器内部KTY84过热
Alarm 325	第二反馈新代编码器外部一KTY84过热
Alarm 326	第二反馈新代编码器外部二KTY84过热

过温度警报可能原因与处理方式可参照下表。

可能原因	检查	处理方式
马达冷却系统异常	检查马达冷却系统	更换冷却系统。
类比温感感测讯号异常	检查类比温感反馈是否正常	确认配线有无松脱或异常。
电机额定电流设定不正确	检查额定电流参数	确认输入参数。若有修正需重新调机。
加减速时间过短	检查加减速参数	加减速时间增长。
负载过大	检查负载率是否持续超过 100 %	更换功率较大马达。

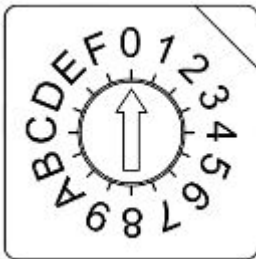
Pn-D61观察第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度；Pn-D62与Pn-D63观察第一反馈新代编码器外部一与外部二之KTY84感测温度；Pn-D65第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度；Pn-D66与Pn-D67观察第二反馈新代编码器外部一与外部二KTY84感测温度，如下表所示。

状态监视变数	参数说明
Pn-D61	第一反馈新代编码器内部KTY84感测温度

Pn-D62	第一反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D63	第一反馈新代编码器外部二KTY84感测温度
Pn-D64	第二反馈新代编码器内部KTY84感测温度
Pn-D65	第二反馈新代编码器外部一KTY84感测温度
Pn-D66	第二反馈新代编码器外部二KTY84感测温度

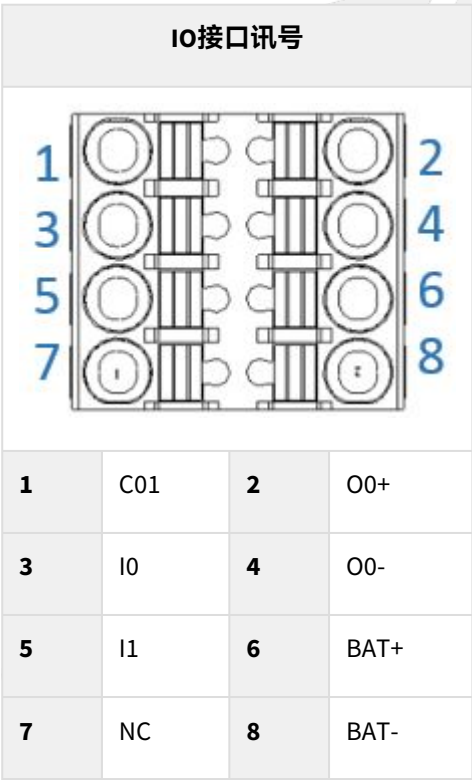
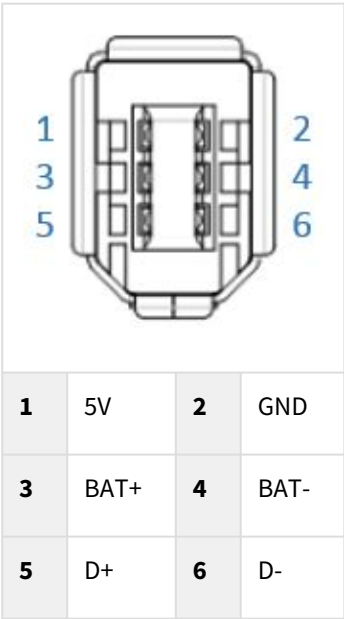
10.8 介面接脚定义 (SPD-22C1-110)

站号设定



0	N/A	4	站号 4	8	站号 8	C	站号 12
1	站号 1	5	站号 5	9	站号 9	D	站号 13
2	站号 2	6	站号 6	A	站号 10	E	站号 14
3	站号 3	7	站号 7	B	站号 11	F	站号 15

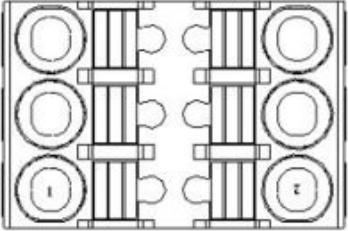
编码器反馈



1

3

5



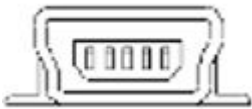
2

4

6

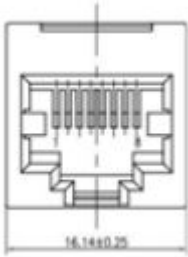
1	STO-A	2	STO-B
3	STO-COM	4	STO-COM
5	STO-FB+	6	STO-FB-

mini USB通讯



Pin	名称	描述
1	5V	5V电源
2	DM	USB差动讯号(-)
3	DP	USB差动讯号(+)
4	GND	电源参考GND
5	GND	电源参考GND

M3串行伺服/EtherCAT串行



Pin	名称	描述
1	TX+	差动讯号(+)
2	TX-	差动讯号(-)
3	RX+	差动讯号(+)
4	NC	--
5	NC	--
6	RX-	差动讯号(-)
7	NC	--
8	NC	--

10.9 各式配线图 (SPD-22C1-110)

10.9.1 新代编码器外接类比温感配线图

PTC130温感、常态关闭接点(NC)与KTY84温感识别方法

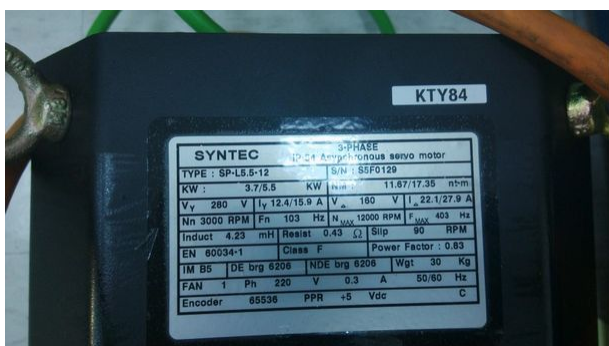
- 在PTC130温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为PTC130。
- 在常态关闭接点(NC)温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为(NC)，见图一。
- 在KTY84温感讯号线的标签上，Thermal Protection字样底下为KTY84，见图二。另外KTY84电机在马达外壳上有KTY84的标签，见图三。

图一

图二



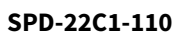
图三

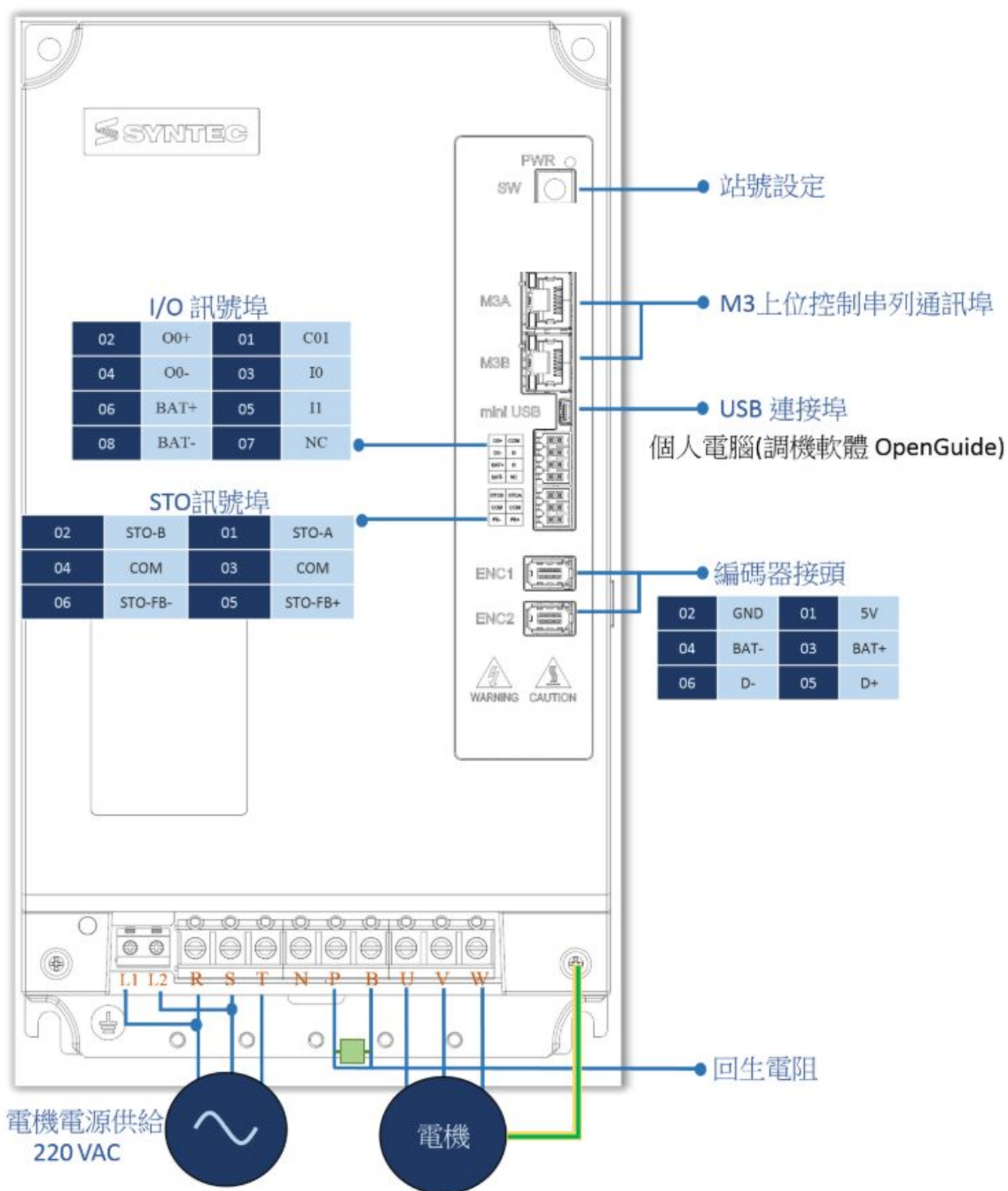


类比温感配线示意图(使用读头K22)

- 将电机端温感配线与新代编码器温感配线对接。
- 设置驱动器参数Pn-743与Pn-744 (如新代编码器接於第二反馈，则须设置驱动器参数Pn-747与Pn-748)。

SYNTEC





安裝注意事項:

- 上电前，请透过线标再次确认输出至马达的U、V、W、G端子接线是否正确。若UVW三相接反，可能造成反转或异常，必须再重新进行编码器功能测试以及磁极角侦测。若G接错，可能造成电机或驱动器损坏。
- 控制板的电源，建议直接由RST三端中任选两端直接供应。
- 上位控制器配线时，泛用伺服讯号与串列伺服讯号只能择一安装。

接线说明

电源输入:

1. R, S, T, L1, L2 输入电源
2. L1, L2 可接或不接

编码器接口:

1. 单轴轴向型(SVD)具1组编码器反馈(6PIN), 主轴型(SPD)具2组编码器反馈(6PIN), 每组编码器接口具有5V 电源输出 (最大150mA)。
2. 支援Tamagawa、SYNTEC、NIKON编码器介面
3. 支援选配扩充模组接收其他编码器介面(参考伺服10PX1/10PX3扩充模组操作文件)。
4. 绝对式编码器电池电压检测功能

上位控制串列通讯:

1. Mechatrolink-III 串列通讯100Mbps
2. EtherCAT 串列通讯100Mbps(暂不支援)

泛用IO讯号:

1. 2组DI输入接点
2. 1组DO输出接点
3. 绝对式电池输入
4. 备注
NC: 空接点
I点: I点需输入相对於COM24V的电压
O点: O0+ 与 O0- 内部导通

STO输入/输出:

1. 2组安全输入(STO-A, STO-B)
2. 1组安全功能反馈(STO-FB)

USB通讯:

1. 可与PC连线, 设定伺服内部参数及监控运行状态

LED显示:

1. 运作状态与电源指示

10.11 回生电阻选用 (SPD-22C1-110)

10.11.1 简易回生电阻选择

新代回生电阻的建议容量列於下表:

驱动器型号	建议容量 (注1)	建议电阻值 (此值为最小值, 参考注2)
SPD-22C1-110	3000 W	10 Ω

注:

1. 上表回生电阻建议容量是根据一般加工应用场合下进行设计, 若使用者认为此建议值与实际应用不符合, 可参考详细回生电阻选择往上选配。
2. 建议电阻值=操作电压/最大煞车电流, 为该驱动器的最小回生电阻值, 若无合适电阻值需往上选配。

应用在CNC加工场合的煞车电阻有线绕电阻、波纹电阻、铝壳电阻三种, 使用者可以依据使用需求选择不同类型的煞车电阻, 以下是这三种不同类型的煞车电阻比较表:

电阻类型	线绕电阻	波纹电阻	铝壳电阻
特性			
散热能力	差	普通	佳
功率操作范围	较大(30~20000W)	较大(30~20000W)	较小(40~2000W)
阻值操作范围	2~1000 Ω	2~1000 Ω	0.1~10K Ω
价格	低	中	高
尺寸 长x宽x高(单位: mm)	较大 (362 x 70 x 138)	较大 (362 x 70 x 138)	较小 (335 x 76 x 44)

10.11.2

详细回生电阻选择

外部扭矩负载, 马达做负功

马达在一般都是做正功推动机台, 但是在一些情况下马达输出的扭矩跟运动方向相反做负功。例如: 刹车时马达输出扭矩抵抗惯性力、扭力模式下被外力带动...等应用。此时外力做正功透过马达将能量传至驱动器, 即是发电机模式。这时回生电阻需要快速将能量消散掉, 防止 DC 端电压快速上升。

假设外部扭矩负载为 T_L , 单位为额定扭矩的倍数(%)。当时转速为 W_r (rpm)。回生电阻功率必须大於 外部扭矩功率 = $T_L \times \text{额定扭矩} \times (W_r \times 2\pi/60)$ 例如: 当外部扭矩为 50 % 的额定扭矩, 转速为 2000(rpm), 马达额定扭矩

2(Nm)，则外部扭矩产生的功率为 $0.5 * 2 * 2000 * 2\pi / 60 \approx 210 \text{ W}$ 。为了使用上的安全一般都会在乘上一个安全系数约2~3，故使用者需外接 420 W 以上的回生电阻。

无外部扭矩负载

假设马达以往复来回运动，刹车时惯性力所产生的能量会倒灌回驱动器，此时驱动器DC bus端的电容为第一道缓冲将能量吸收再利用。但是电容吸收能量後会导致DC bus电压上升，因此当电压上升到一定程度会开启第二道缓冲回生电阻将能量转成热能泄放掉。

下面提供驱动器搭配之主轴电机在煞车时产生之回生能量计算方式，使用者可依照不同场合计算所需电阻规格。

下表中的 E_0 为电机空载时从额定转速要煞车至静止时所需消散之回生能量， $E_0 = J * \omega_r^2 / 182$ ，其中 J 为转子惯量($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)、 ω_r 为电机的额定转速(rpm)。

考量到实际应用场合，假设负载惯量比为马达惯量的 N 倍，若转速从额定的 M 倍煞车至零速时，回生电阻必须消耗 $E_0(N+1) * M^2$ 焦耳。若马达往返动作周期(加速、稳速至减速所需时间)为 $T \text{ sec}$ ，则选用的回生电阻功率 $W = 1.2[E_0 * (N+1) * M^2] / T$ ，1.2为安全系数。

另外，依主轴包套之应用场合，提供容许频度指标，供使用者选用。容许频度定义为马达连续加减速运转，在回生电阻与电机无过热的情况下，每分钟可来回的最大次数，此最大次数等同於60秒除上往返周期 T ，即 $60/T$ 。举例来说，铣床机台在进行钻孔攻牙时，主轴会频繁进行加减速的动作(单次钻孔包含两次加减速动作)，若要回生电阻不易产生过热冒烟情况，每分钟钻孔次数必须限制在容许频度的一半以下。

M3单轴驱动器—主轴电机

驱动器型号	马达型号	转子惯量 J ($\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$)	额定转速(rpm)	空载额定转速至静止之回生能量 $E_0(\text{joule})^*$
SPD-22C1-110	S08-SP-M5.5-12B2-0A0	58.3	1500	72.07
	S08-SP-M7.5-10B2-0A0	157.8	1500	195.10
	S08-SP-M11-08B2-0A0	238.0	1500	294.23

铣床主轴包套

(下列表格皆以负载惯量比100%试算)

S08-SP-M5.5-12B2-0A0

再生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	43	69	87	173	260
	3倍额定转速	19	31	39	77	116
	4倍额定转速	11	17	22	43	65
	5倍额定转速	7	11	14	28	42
	6倍额定转速	5	8	10	19	29
	7倍额定转速	4	6	7	14	21
	8倍额定转速	3	4	5	11	16

S08-SP-M7.5-10B2-0A0

再生电阻功率		500 W	800 W	1 kW	2 kW	3 kW
		容许频度(times/min)				
操作 转速	2倍额定转速	16	26	32	64	96
	3倍额定转速	7	11	14	28	43
	4倍额定转速	4	6	8	16	24
	5倍额定转速	3	4	5	10	15
	6倍额定转速	2	3	4	7	11
	6.7倍额定转速	1	2	3	6	9

S08-SP-M11-08B2-0A0

回生电阻功率		1.6 W	2 W	3 kW	4 kW
		容许频度(times/min)			
操作 转速	2倍额定转速	34	42	64	85
	3倍额定转速	15	19	28	38
	4倍额定转速	8	11	16	21
	5倍额定转速	5	7	10	14
	5.3倍额定转速	5	6	9	12

10.12 驱动器的连接器与端子说明 (SPD-22C1-110)

名称	端子代号	说明
主回路电源输入端	R、S、T	连接三相交流电
控制板电源	L1, L2	L1, L2 可接或不接，依照配线规划
马达电源输入端	U、V、W	连接马达侧
回生电阻端子	P、B	使用外部回生电阻
串列伺服通讯	M3A, M3B	连接至上位控制器
USB 连接埠	mini USB	连接至个人电脑之USB 插槽
泛用伺服讯号IO		连接至上位控制器
Safe Torque Off(STO)		STO 端口
第一编码器反馈	ENC1	连接至马达编码器
第二编码器反馈	ENC2	连接至负载编码器

名称	端子代号	說明
接地端子		连接至大地

接线注意事项:

R、S、T 及 U、V、W 这六条电力线不要与其他信号线靠近，尽可能间隔30 公分以上。

当电源切断时，因为驱动器内部大电容含有大量的电荷，请不要接触R、S、T 及U、V、W 这六条大电力线。请等待充电灯熄灭时，方可接触。

如果编码器连线需要加长时，请使用双绞并附隔離接地之信号线。请不要超过20公尺(65.62 英14尺)，如果要超过20公尺，请使用线径大一倍的信号线，以确保信号不会衰减太多。

请依照相关法规建议线径安装，线径请依照电机瓦数选用，如下表：

类型	瓦数	线径
轴向	100W~850W	20AWG
	850W~7.5kW	16AWG
主轴	7.5kW(含)以下	12AWG
	11kW(含)以上	10AWG

SYNTEC