

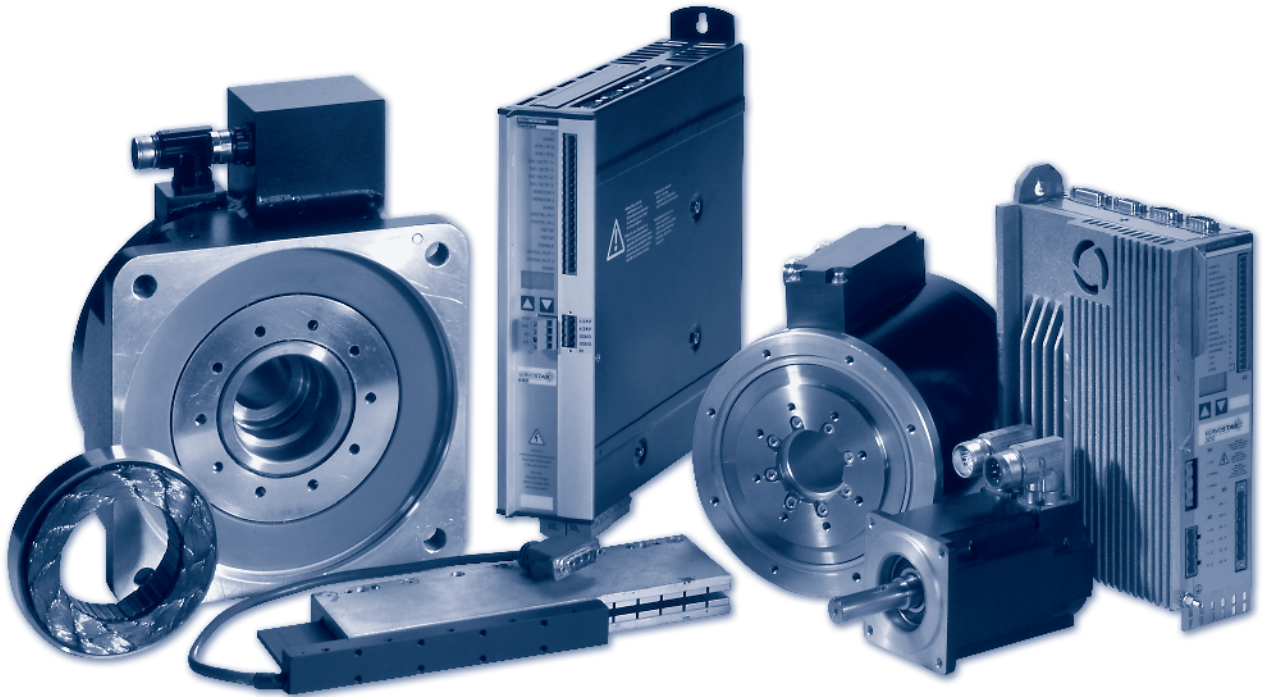


S300 & S600 伺服驱动器

 **DANAHER**
MOTION
*Helping you build a better machine, **faster***

KFME 祺信机电工程（深圳）有限公司
KEYFAITH MECHANICAL & ELECTRICAL ENGINEERING(SHENZHEN)CO.,LTD
TEL:0755-83288220 公司主页: www.keyfahith.cn
FAX:0755-83288212 地址: 深圳市福田区泰然九路212栋503室

Danaher Motion 介绍



新形象，老品牌

Danaher Motion 以其丰富的运动控制系统和零部件产品，为客户提供了独一无二的解决方案甄选机会，以满足其特定的应用需求。六十多年来，通过诸如 Dover、Kollmorgen、Pacific Scientific、Portescap 及 Thomson 等一直得到客户信赖的品牌，在半导体、航空和国防、非公路用机动设备、包装、医疗和机器人技术等各种领域，我们的产品创新始终不断地改善着复杂制造过程的效率和生产力。

另外，Danaher Motion 通过 Motion Engineering (MEI)，以其业内领先的多轴运动平台和用于超可靠机器性能的 SynqNet 通讯网络，提供强大的集成运动控制解决方案。从软件到控制器，从通讯网络到驱动器和 I/O 设备，从机械产品到机电一体化产品，Danaher Motion 始终不断地挑战着自己，设计出或标准的、或定制的方案，以满足最苛刻的应用需求。

我们先进的运动控制产品家族和专门应用技术只是我们的优势的一部分。通过全球服务和支持体系，我们的现场服务工程师和支持团队可以在任何需要的时候提供帮助。这也是 Danaher 公司从不放弃的以客户为中心的政策的一部分。正因为如此，越来越多的设计工程师开始使用 Danaher Motion 的产品，来满足他们在运动控制方面的要求。

Danaher Motion 的价值理念

- 专业应用技能
- 广泛和创新的运动控制产品和系统
- 以客户为中心
- 量身定做的产品和服务
- 在全球范围始终站在运动控制的最前列
- 出色的运营管理

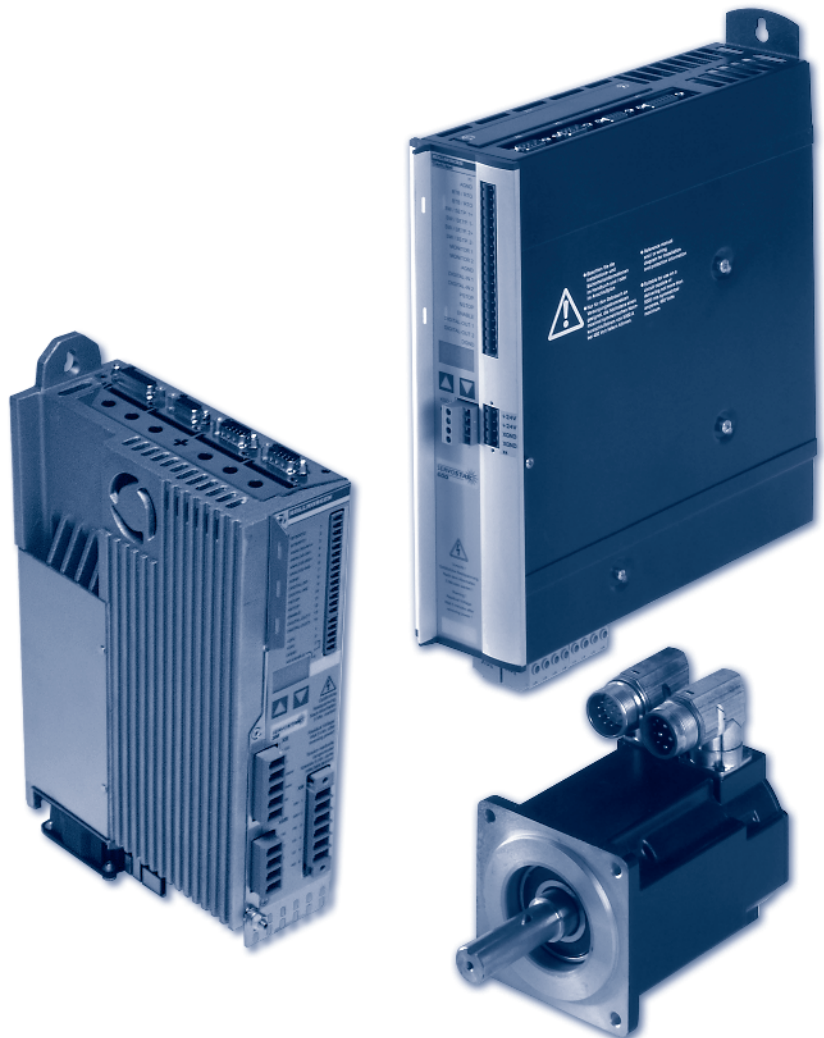
Danaher Motion 介绍

持续改善 – Danaher 的方针

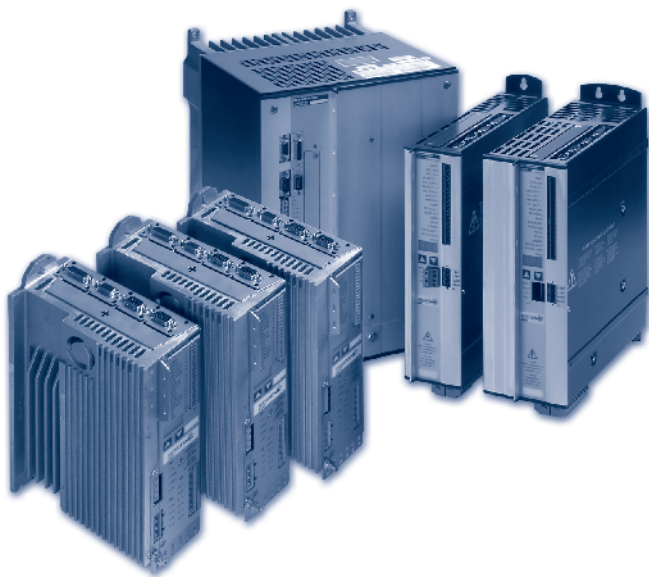
在美国丹纳赫集团 (Danaher Corporation)，我们充满热情地持续改进我们的工作，以便为我们的客户带来持续增长的价值。Danaher 业务系统 (DBS) 帮助我们提高制造流程和产品开发流程的效率。Danaher 业务系统是一个基于团队的方法，该方法基于 Kaizen 原则，该原则让我们持续、积极消除我们业务工作中每一个方面中的浪费。Danaher 业务系统将整个组织结构专注于实现突破性结果，该结果可在质量、交货和性能方面创造出具有竞争力的优势 – 我们将这种优势传递给我们的客户。

无论贵方的运动控制要求是什么，Danaher Motion 公司均有一套与之相适合的解决方案。我们无以伦比的产品选择和服务，意味着更快的进入市场时间，更高的可靠性和日益提高的生产效率。丹纳赫传动公司为您提供的运动控制解决方案，令您触手可及。

你的运动世界，一切尽在掌握。



SERVOSTAR® S300 & S600 产品简介



先进的科尔摩根 SERVOSTAR® S300 和 S600 高性能伺服驱动器系列产品为各种科尔摩根电机提供宽泛的电压支持。一种驱动器就可全面支持所有标准反馈设备类型在适应您的应用需求方面具有史无前例的灵活性。最先进的伺服驱动特性加上支持主流现场总线的选件卡、单轴控制器的能力和 I/O 扩展能力能为您提供既能满足现在也能满足未来需求的解决方案。

- 115 - 480 VAC 型
- 额定电流 1.5 - 70A
- 支持标准旋转电机、常规和 CARTRIDGE DDR (直接驱动旋转) 电机和 DDL (直接驱动直线) 电机
- 支持 I/O 扩展、单轴控制、PROFIBUS、DEVICENET 和 SERCOS 的选件卡
- 支持 CANopen
- 3 字符显示
- CE 滤波器 (高达 20A)

S300 & S600 伺服驱动器结构紧凑 性能先进:

结构紧凑

- 占地面积小, 节省空间
- 独立 CE 滤波器 (高达 20A)
- 满载额定温度冷却 (无需另加风扇)
- 全规格端子排, 无需端子排适配器或短接片

系列全

- 1.5、3、6、10、14、20、40 和 70A
- 115/240 和 208/480 VAC 输入电压型
- 标准支持旋转变压器、正弦编码器、和增量式编码器 (仅 S300)

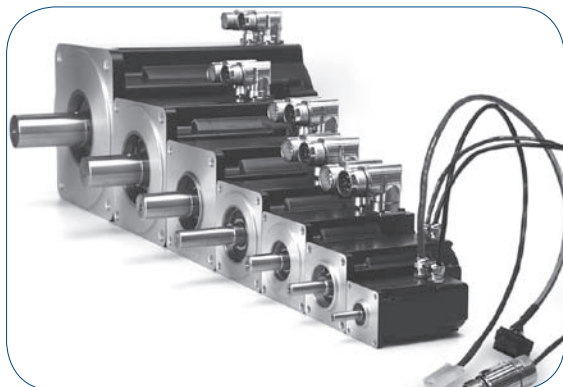
性能先进

- 状态矢量调制功能, 可提供最大功率效率
- 4/16kHz 的速度控制算法刷新率
- 高级机器分析波特图
- DQ 流控制, 以产生最大转矩
- 极高电压浪涌保护 (>5000V)
- 快速响应速度监控器
- 加速度和速度前馈
- 全 28 位速度 / 位置回路

易于连接

- 支持 RS232 通讯标准
- 独特的多分支配置技术, 一种连接即可实现多驱动器通讯
- 支持 CANopen 通讯标准
- 集成编码器等效输出, 无需另加位置反馈设备
- 选件卡可在工厂或现场安装, 可添加其它的 I/O、DEVICENET、PROFIBUS 或 SERCOS 通讯, 甚至能提供完全单轴控制能力
- 模拟信号 +/- 10VDC, 脉冲 / 方向, 主编码器和串行端口 I/O 命令选件
- 基于 Windows™ 的图形化用户界面, 支持启动向导

优秀的电机产品



AKM 伺服电机

- 连续转矩 0.16 - 53 N-m
- 最高转速 8000 RPM
- 额定电压 120, 240, 400 和 480 VAC
- 适用于北美、欧洲和日本安装
- 增量式编码器和旋转变压器反馈选件
- 超平稳运行，低齿槽效应
- 热额定值裕量



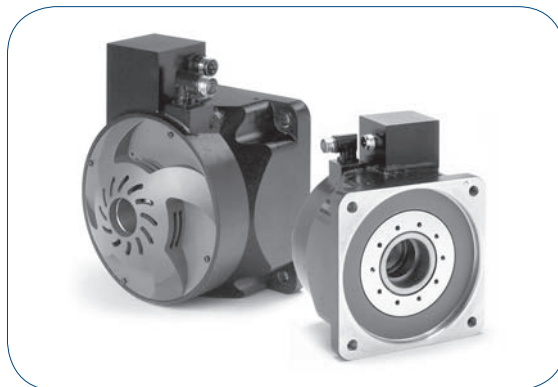
科尔摩根 GOLDLINE® Direct Drive Rotary (直接驱动旋转) 电机

- 连续转矩 3.9 - 339 N-m
- 最高转速 8000 RPM
- 额定电压 120、240、400 和 480 VAC
- 可提供有框架和无框架型
- 正弦编码器和旋转变压器反馈选件
- 免维护设计
- 无需昂贵的机械减速器或皮带传动系统
- 扁平、紧凑的结构设计，静音运行



科尔摩根 PLATINUM® Direct Drive Linear (直接驱动直线电机)

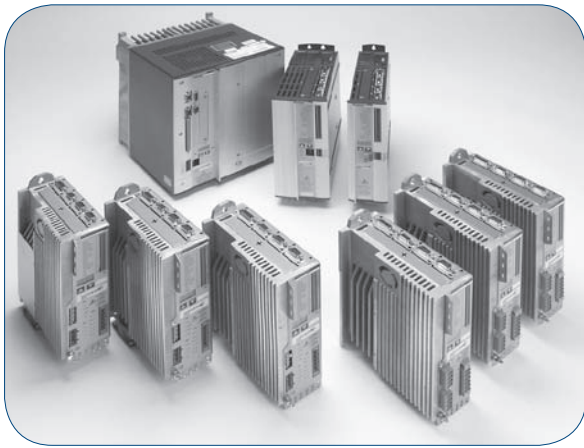
- 持续力 21 - 12023 N
- 高力密度有铁芯型
- 零齿槽效应、超平稳运行的无铁芯型
- 峰值加速度高达 10g 以上
- 高位置精度和分辨率
- 非接触、免维护、无刷设计
- 适于危险环境运行的 FM 认证型
- 提供有众多产品选件



Kollmorgen CARTRIDGE DDR™ (内藏式直接驱动旋转) 电机

- 两种框架规格 .9 英寸和 13 英寸
- 每种框架规格具有三种叠片长度
- 连续转矩 50 - 504 N-m
- 峰值扭矩 120 - 1016 N-m
- 绝对位置正弦编码器，最高分辨率为每转 2,097,152 次计数
- UL 和 CE 认证
- 高强度永磁无刷直流设计，采用专利电磁技术，使 CARTRIDGE DDR™ 电机比常规 DDR 电机具有更大的转矩体积比。

S300 & S600 伺服驱动器技术规格



伺服控制

- 采用自动电流和速度调节，易于调谐数字伺服回路
- 先进的正弦波整流技术，具有平滑、精低速控制和高速运行性能
- 速度回路带宽最大为 400Hz
- DQ 电流控制技术，提高了更高频率性能所需的高速峰值扭矩
- 采用空间矢量调制技术，降低了标准功率级的开关损失
- 控制模式：转矩，速度，位置，电子齿轮脉冲跟踪和运动任务

易于连接

- PROFIBUS-DP 通讯选件卡
- DeviceNet 通讯选件卡
- SERCOS 通讯选件卡
- CANopen 通讯标准，每种基本伺服驱动器均支持
- 集成编码器等效输出，无需另加其它位置反馈设备
- RS232 多分支通讯配置，使 PC 或 PLC 通过单一连接即可与多台驱动器进行通讯
- 模拟信号 $\pm 10\text{VDC}$ ，脉冲 / 方向，主编码器、串行端口，以及 I/O 命令选

鲁棒性设计

- ESD 可靠回路设计，全金属紧凑型外壳，节省空间，时尚外观，电气噪声电磁敏感性极小
- 全故障防护，提供短路、过电压、欠电压、散热片和电机过温、超速、过电流、反馈缺失、输出相相间短路，以及接地短路等保护
- UL、cUL listed、和 CE 认证
- 集成 CE 电源滤波器 (最大 20A)
- 闪存
- 环境要求
 - 环境温度 0 至 45°C (降容使用时最高可达 55°C)
 - 贮存温度 -25°C 至 55°C
- 最大相对湿度 85%，无冷凝

电源输入

- S300 3A 装置，115-230V，单相或三相，50 或 60Hz
- S300 6 和 10A 装置，208-230V，单相或三相，50 或 60Hz
- S300 1, 3 和 6A 装置，208-480V，三相，50 或 60Hz
- S600 3, 6, 10, 14, 20, 40 和 70A 装置 208-480V，三相，50 或 60 Hz
- 集成 CE 电源滤波器 (最大 20A)
- 24 Vdc @ 1A (带制动器，3A)

电气特性

- 闭环回路速度带宽最大为 400 Hz
- 电机电流脉动频率 16 kHz
- 开关频率 8 kHz
- 长期速度调节 (0.01%)
- 位置回路刷新率 250 μs (4 kHz)
- 速度回路刷新率 62.5 μs (16 kHz)
- 通讯刷新率 62.5 μs (16 kHz)
- SVM 电流回路刷新率 62.5 μs (16 kHz)

速度回路补偿

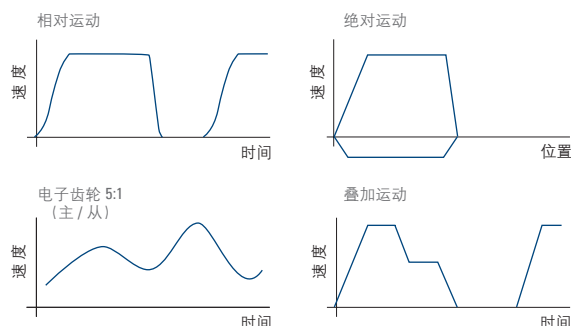
- PI Plus 控制器 (PDF 格式) 或 PI 控制器
- 现场可调数字式可重复技术
- 自动化速度回路调谐

位置回路补偿

- 带前馈功能的比例回路

S300 & S600 伺服驱动器技术规格

运动举例



应用举例

- 物料搬运
- 制瓶
- 包装
- 软件定位
- 机械手
- 传送带控制
- 快速定位
- 专用清洗工艺
- 零件筛选
- 玻璃加工
- 拉线器
- 纺织工业
- 印刷
- 电子装置
- 织物印染
- 切割至定长

视窗技术启动环境

- 图形化界面，易于安装
- PC “示波器” 或可实时测量运动性能
- 板载动态信号分析仪 (DSA) 可生成波特图，易于伺服调谐。

可配置 I/O

- 2 点可配置模拟量输入：+/-10 V，12 和 14 比特分辨率
- 2 点可配置模拟量输出 +/-10 V，10 比特分辨率 (仅限 S600)
- 4 点可配置数字量输入，24 Vdc，与 PLC 兼容
- 2 点可配置数字量输出，24 Vdc (集电极开路)
- 远程使能输入，24 Vdc，与 PLC 兼容
- 驱动状态继电器 (BTB/RT0) 接点，24 Vdc，0.5A

I/O 选件卡 (现场可安装)

- 14 点预定义数字量输入，24 Vdc，与 PLC 兼容
- 8 点预定义数字量输出，24 Vdc，与 PLC 兼容
- 仅需简单地插入驱动器的顶面即可

电机制动控制

- 24 Vdc 可选抱闸，可直接通过伺服驱动器进行控制

再生功率共享

- 专利线路设计，使两个或多个驱动器的直流总线可相互连接，通过内置或外接电阻，可在多个驱动器之间共享再生功率

可选集成安全继电器 (AS 选件)

- 切断电源段，确保人身安全，并防止故障发生时的意外重启
- 切断电源期间，保持直流总线连接

位置反馈 (编码器等效输出)

- 可配置编码器等效 (ROD)：
A 正交 B，带有标记 (0) 脉冲，RS485 驱动器
- 可配置 SSI (串行同步接口)：
最大时钟频率 1.5MHz，RS485 驱动器
- 可编程分辨率

运动性能

S300 & S600 可配置用于通常需采用运动语言进行全编程驱动的运动控制。采用 S300 和 S600，无需学习编程语言，用户只需“填空”，就可创建通用的运动任务

- 全图形化编程环境
- 实时决策
- 实时设置和修改参数
- 最高可有 256 个运动任务 (180 个存于 ROM，76 个存于 RAM)
- 提供有 16 种回原点方式
- 速度曲线 / 登录控制
- 可调 S 形加速度
- 绝对和相对 (分度) 移动
- 可调错误跟踪窗口
- 可调就位信号窗口
- 能够链接运动任务 (排队)

启动链接的运动任务：

- 立即运行至目标位置
- 根据数字量输入，运行到目标位置
- 到达目标位置后，延时预定时间

变速或主站 / 从站输入

- 脉冲命令：脉冲 / 方向或正交编码器格式
- RS485 接收器
- 最多可连接 16 个从站伺服驱动器
- 输入比率可调

S300 & S600 伺服驱动器额定值

S300 驱动器额定值

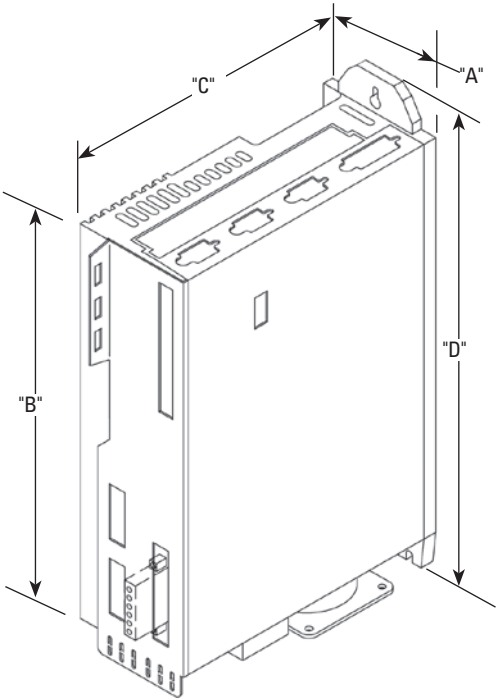
型号	S30361	S30661	S31061	S30101	S30301	S30601
每相连续 输出电流 (RMS / 相)	3	6	10	1.5	3	6
输出峰值电流 每相	9 (2 秒)	15 (3 秒)	20 (5 秒)	4.5 (2 秒)	7.5 (3 秒)	12 (5 秒)
额定输入功率 (KVA) @ 120 VAC	.5	-	-	-	-	-
额定输入功率 (KVA) @ 240 VAC	1	2	3.5	.5	1	1.7
额定输入功率 (KVA) @ 480 VAC	-	-	-	1	2	3.5
内部功耗 [W]	35	60	90	40	60	90
交流输入电源电压	115 - 230 VAC 单相或三相	208 - 230 VAC 单相或三相	208 - 230 VAC 三相	208 - 480 VAC 三相	208 - 480 VAC 三相	208 - 480 VAC 三相
连续再生功率 内部功率 外部功率	20 250	50 250	50 250...750	20 400...1500	50 400...1500	50 400...1500

S600 驱动器额定值

型号	S603	S606	S610	S610-30	S614	S620	S640	S670
每相连续 输出电流 (RMS/ 相)	3	6	10	10	14	20	40	70
输出峰值电流 每相 (5 秒)	6	12	20	30	28	40	80	140
额定输入功率 (KVA) @ 480 VAC	2.3	4.6	8.1	16.6	11.6	16.6	30	50
内部功耗 [W]	40	60	90	90	160	200	400	700
交流输入电源电压 (三相)	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC	208 - 480 VAC
连续再生功率 内部功率 外部功率	80 500	200 1500	200 1500	200 1500	200 1500	200 1500	- 6000	- 6000

S300 & S600 伺服驱动器外形尺寸

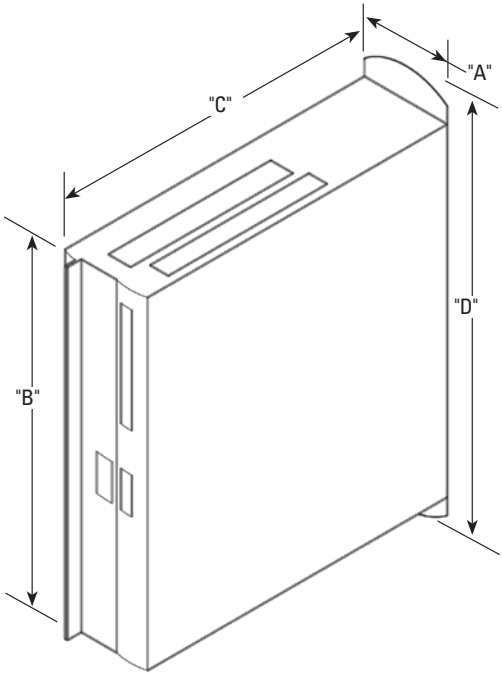
S300 系列伺服驱动器



S300 型号	规格 (amp)	尺寸 "A"	尺寸 "B"	尺寸 "C" 无连接器 - 带连接器	尺寸 "D"
S30101	1.5	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 235 (9.2)	270 (10.6)
S30301	3	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 235 (9.2)	279 (11.0)
S30601	6	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 235 (9.2)	279 (11.0)
S30361	3	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 200 (7.9)	270 (10.6)
S30661	6	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 200 (7.9)	279 (11.0)
S31061	10	70 (2.8)	246 (9.6)	171 (6.7) - 200 (7.9)	279 (11.0)

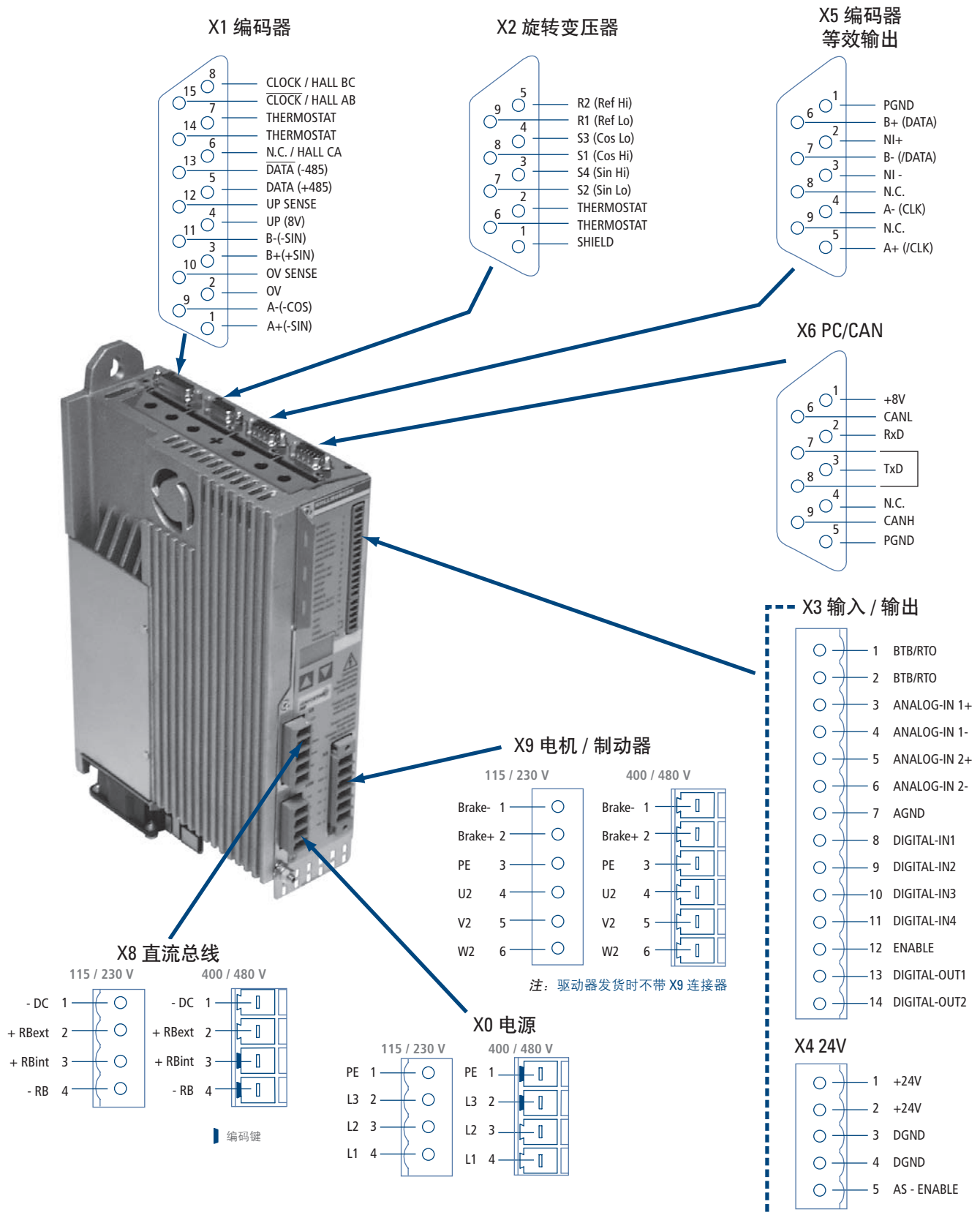
S600 系列伺服驱动器

S600 型号	规格 (amp)	尺寸 "A"	尺寸 "B"	尺寸 "C" 无连接器 - 带连接器	尺寸 "D"
S603	3	70 (2.8)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S606	6	70 (2.8)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S610	10	70 (2.8)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S610-30	10	70 (2.8)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S614	14	100 (3.9)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S620	20	120 (4.7)	275 (10.8)	265 (10.4) - 273 (10.7)	325 (12.8)
S640	40	250 (9.8)	495 (19.5)	300 (11.8) - 325 (12.8)	375 (14.8)
S670	70	250 (9.8)	495 (19.5)	300 (11.8) - 325 (12.8)	375 (14.8)

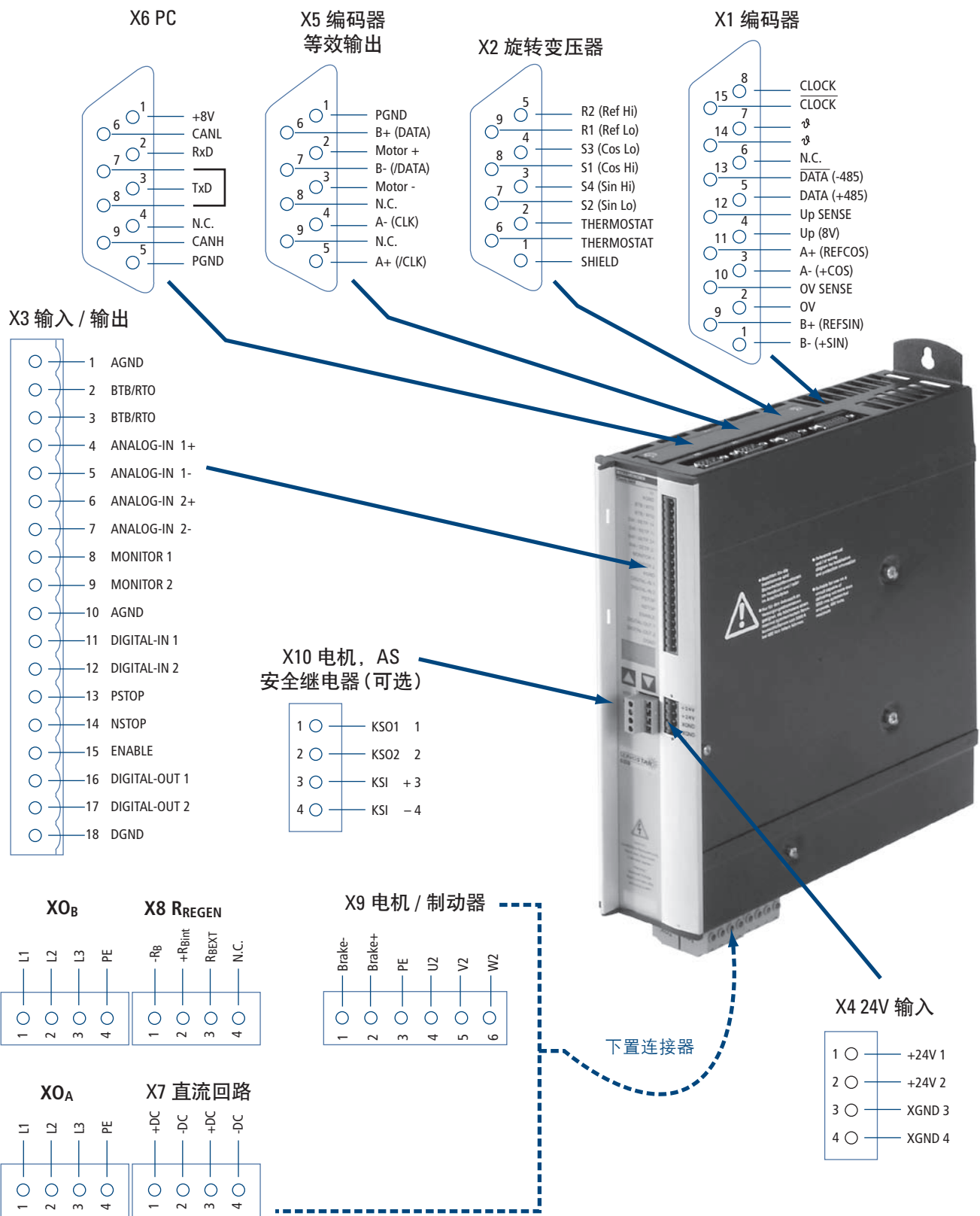


注：S30101 和 S30361 驱动器无需冷却风扇。

S300 驱动器连接器信息

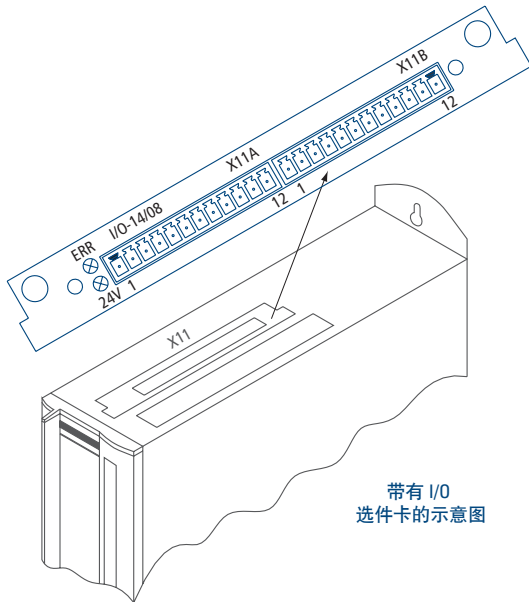


S600 驱动器连接器信息



* 注: 图示为 S603 至 S620 驱动器, S640&S670 具有不同的电机和电源接口和接口位置, (详情见对应型号的产品手册)

S 系列驱动器选件卡



选件卡概述

采用工厂安装或现场安装的选件卡，可增强您的 S300 和 S600 伺服驱动器的功能。每种选件卡均能增加特定功能，从附加 I/O 至与全编程单轴控制器的数字现场总线通讯功能。

用于 S300 和 S600 驱动器的选件卡



I/O 扩展卡

对于简单的自动化任务位置控制，I/O 选件卡是一种极经济的伺服驱动方式。使用 14 点附加的数字量输入，即可选择并运行存储在驱动器运动任务存储器中的运动任务。在一个小型、独立的控制系统中，即可执行集成于伺服控制器中的所有要位置控制器的主要功能。驱动器的状态信息通过 8 点数字量输出，输出到上位控制系统。

DeviceNET 通讯

使用 DeviceNET 选件卡，可实现 0x10 型 DeviceNET 设备（位置控制器）。采用受控运动曲线，实现定位，运动曲线由加速度、速度、减速度和位置确定。对于位置控制器设备类型，该设备支持大量对象的位置控制器功能。根据具体应用要求，还可添加其它设备类型。根据要求，还可提供所支持对象的完整列表。

S 系列驱动器选件卡

SERCOS 通讯卡

SERCOS 选件卡能扩展 S300 或 S600 伺服驱动器的能力，使其可作为 SERCOS 多轴运动控制系统中的 SERCOS 从设备使用。该选件卡带有 SERCOS 光纤发送器和接收器，还附有 LED 指示灯，以指示接收、发送和错误状态。采用工厂安装或现场安装的选件卡，可增强您的 S300 和 S600 伺服驱动器的功能。每种选件卡均能增加特定功能，从附加 I/O 至数字式现场总线通讯。SAC 选件卡能将驱动器变成一个全可编程的单轴控制器。

PROFIBUS 通讯卡

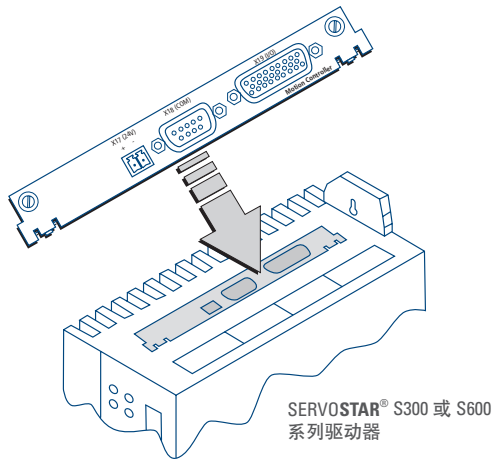
附加 PROFIBUS 扩展卡后，S300 和 S600 伺服驱动器能进行 PROFIBUS 通讯。按这种方式配置后的驱动器就象是一个 PROFIBUS DP 从设备，并具有最高 12Mbps 的通讯速率。PROFIBUS DP 主设备通过网络可控制一个或多个从设备。

SAC 单轴控制器卡

SAC 选件卡能将标准的 S300 或 S600 伺服驱动器转换为一个全可编程的单轴控制器：

- 10 点附加输入，5 点附加输出
- I/O 采用 24V 光隔离
- 电子齿轮、凸轮和 PLS
- 半双工和全双工 RS232/RS485
- MODBUS RTU
- 附加串行端口
- 一种开发环境，即可进行伺服驱动器和控制设置、以及应用程序的构建和调试
- 30Kb 非易失性 RAM
- 用于用户程序的闪盘
- 多任务处理，BASIC 语言

SAC - 单轴控制卡简介



订购信息

- 现场可安装设备: OPT - MN
- S300 或 S600 安装设备: 在驱动器订货号后加“- MN”后缀
- 端子排适配器: 768-026902-01
- 带扁平控制器的串行电缆: 928441
(安装端子排适配器时使用)

SAC 卡技术规格综述

运动

- JOG、增量 / 绝对运动，非零最终速度，优异的停止 / 继续运行特性
- 曲线 – 正弦或梯形加速度，自动或人工爬行控制
- 运行模式:
 - 位置 – 数字式
 - 速度 – 数字，模拟
 - 转矩 – 数字，模拟
 - 主 / 从 – 齿轮，凸轮
 - PLS (可编程限位开关)
 - 运动合成

输入电源

- 12-28 VDC
- v 输入电流: 150 mA@24 V
- 需安装在驱动器中后才可工作

通讯和 I/O

- 串口 – (2) RS232/RS485
- SAC 端口: 可配置, 9.6KB-115.2KB - Modbus RTU
- 驱动端口支持 RS232
- SAC - 10 点输入 / 5 点输出; 24 V 光隔离
- 驱动器 - 4 点输入 / 2 点输出; 24 V 光隔离
- 驱动模拟端口 - S300 2 点输入; S600 2 点输入 / 2 点输出

驱动器额定值 (连续 RMS)

- 3A - 70A 230V
- 1.5A - 70A 400-480V

存储器

- 闪存 – 用于用户程序与数据 – 0.5Mbytes
- RAM – 用于执行环境 – 16MB SDRAM
- NVRAM – 用于快速用户数据存储 – 30KB

特点 – 优点

丰富的运行和程序控制功能	• 可以取代简单的机器控制 • 高性能分布式系统
支持 Modbus	• 具有与主流 HMI 和自动化控制器的接口 • 采用 Modbus 可进行 I/O 扩展
S300 和 S600 系列部件可扩展的平台	• 一种平台，便于学习和归档 • 可与所有 Danaher Motion 电机配套
丰富的软件工具	• 易于组态、编程和故障排查
可插拔选件卡	• 易于安装或更换
集成系统	• 一种软件工具和归档系统，即可用于控制和驱动

缩短上市时间 ... 更高的设备价值

控制软件（BMDS）

控制软件
(BASIC Moves Development Studio)

BASIC Moves Development Studio 是一个强大而易于使用的开发环境。它拥有全部标准视窗特性,包括桌面、工具条、文件管理器,等等。

BMDS 提供管理整个开发周期的环境。

调试与组态

系统组态工具采用“填空”过程设置机器初始化值和参数,包括电机、反馈、测量单位、I/O 和速度、加速度的极限值等等。

编程

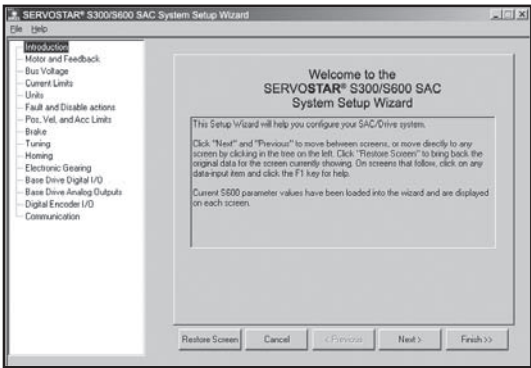
采用运动扩展功能进行 True Basic 编程设计,能使该系统在很短时期内,就可以发挥出出色的性能。

程序开发与管理

大量的实用工具,使得多程序管理和如节省时间的库函数的使用成为可能。公共库程序使得函数和子例程能自动上载,并通过任意终端窗口或程序对它们进行访问。

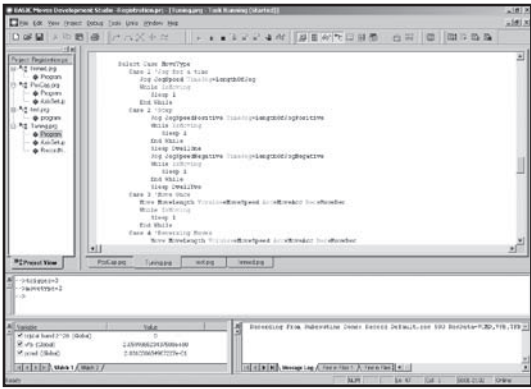
实时用户界面

应用程序、终端、监控和消息窗口提供实时视图信息以及控制通讯界面。记录和调谐易于使用,图形化的工具,可提供系统视图和优化功能,这通常只有昂贵的第三方诊断产品才能提供。



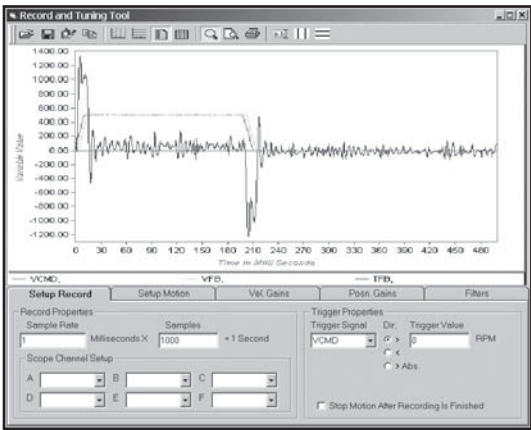
系统安装向导

采用逐步填空的方式安装驱动器和控制系统。



Basic Moves 软件桌面

该视图上面可显示项目和程序窗口,下面显示直接命令终端口底部为监控和消息日志窗口。编程采用具有运动控制扩展功能 Basic 语言。终端、监控和消息窗口是显示 Basic Moves 中的实例信息和命令功能,以减少设置时间并优化机器性能。



记录和调谐工具

采用简单的设置向导,就可完成 Basic 系统的设置和调谐操作。但当应用程序必须与伺服控制进行交互,以实现最佳性能,或克服机器或过程中出现的问题时,我们提供了一个先进的系统,它采用简单的填空方法,并具有优秀的图形功能。除其它特点外,该工具还具有一种导出功能,能根据监控到的速度信息,自动地显示出加速度和爬行现象。

SAC - 命令集

BASIC 运算符

位逻辑运算符	Band, Bor, Bnot, Bxor
比较运算符	>, >=, <=, <, =
逻辑运算符	And, Or, Xor, Not
算术运算符:	^, *, /, +, -

算术 (双精度函数)

算术函数	Abs, Exp, Int, Log, Mod, Round, Sgn, Shl, Shr, Sqrt
三角函数	Acos, Asin, Atan2, Atn, Cos, Sin, Tan

串操作

转换函数	Chr\$, Str\$
格式化函数	Space\$, String\$, LCase\$, UCase\$
数串转换函数	Bin\$, Hex\$, Val
子串操作	RTrim\$, LTrim\$, Asc, Instr, Left\$, Right\$, Mid\$, Len

程序结构和流程控制

条件语句	If...Then... Else, Select Case...End Select
循环	Do ...Loop, For ...Next, While ...End While
程序结构分隔符	Program...End Program, Function...End Function, Sub...End Sub
子程序和库命令	Import, Call
无条件跳转	Goto

打印和数据传送

任务间数据传送	Prompt, SendData
格式 / 非格式化打印	Print, ?, PrintUsing, System.PrintMode, System.DoubleFormat,
串口打印	Print #, PrintUsing #, PrintToBuff #, PrintUsingToBuff #
串口读	Input\$, Loc

任务控制

应用程序主文件	System.AutoStartTask
从 RAM 上载 / 下载任务	Load, Unload
任务 (程序) 执行控制	StartTask, KillTask, IdleTask, ContinueTask, StopTaskCycle, Pause, PauseTask, UnBreakable
用户任务信息	<Task>.State, <Task>.Status, TaskList

调试

控制任务执行	StepIn, StepOut, StepOver
断点操作	AddBreakPoint, BreakPointList, ClearBreakPoint
串控制任务执行	StepIn, StepOut, StepOver

记录和列表

按类型列表变量	VarList, CamList, EventList, PLSList
实时记录命令	Record, RecordOn, RecordOff, RecordClose, Recording
串控制任务执行	StepIn, StepOut, StepOver

数据类型

32 位整数	Long
ASCII 字符串	String
双精度浮点数	Double
全局变量声明	Common Shared <var> As Long Double String Note Error Cam Pls Semaphore
局部变量声明	Dim <var> As Long Double String
任务变量声明	Dim Shared <var> As Long Double String Note Error

SAC - 命令集

错误处理

错误断言和错误日志	Logger <error name>,Throw
错误信息	<Error>.Msg, <Error>.Num, <Task>.ErrorNumber, <Task>.Error, ErrorHistory, ErrorHistoryClear, System.Error, System.ErrorNumber,Task.Error\$
用户错误处理机制	Try, OnError, OnSystemError

系统

应用程序重新设置	Reset Tasks/All
应用程序变量管理	DeleteVar , DeleteSem,ArraySize, Save
应用程序看门狗机制	WdCycle,WdDelete ,WdInit
延时任务执行	Sleep
事件处理管理	OnEvent, EventOn, EventOff, EventList, EventDelete
文件管理	Delete, Dir, Retrieve, Send
系统消息过滤	System.ErrorPrintLevel, System.MotionAssistance, System.ServicePrintlevel
NVRAM 管理命令	NvramFormat, LnvramSize,DnvramSize, Lnvram[X], Dnvram[X]
板载数字量 I/O 控制	System.Din, System.Dout
信号量处理机制	SemaphoreGive, SemaphoreTake
串口管理器	Open, Close
系统信息	System.Clock, System.Information,Ver, MaxMemBlock,
虚拟登录台	VesExecute ,VesMessage

运动命令和属性

轴配置	Direction, DirectionExternal, Displacement,Absolute
轴仿真	Simulated
合成命令与监控	CP, DoubleMode
属性使能	Enable
运动命令	Move, Jog, DigitalTorque, Stop, Proceed, Delay
运动暂停组态	TimeSettle,TimeSettleMax, PESettle
运动状态标志	IsMoving, IsSettled, HomeStatus
操作模式命令	OpMode
物理单位恢复出厂设置	AccelerationFactor, JerkFactor, PositionExternalFactor, PositionFactor,VelocityFactor,VelocityExternalFactor
位置监控属性	PositionCommand PositionFeedback, PositionExt, PositionError, Positionfinal, PositiontoGo
翻转属性	PositionRollover, PositionRolloverEnable, PositionRolloverMin,Wrap
去任务轴命令	Attach, Detach,AttachedTo
转矩命令参数	AnalogTorqueScale,TimeToTorque,TimeTorque
转矩监控属性	TorqueCommand ,TorqueFeedback
轨迹极限参数	AccelerationMax, DecelerationMax,VelocityMax ,JerkMax, PositionMax, PositionMin, PositionMaxEnable, PositionMinEnable, PositionErrorSettle, PostionErrorMax,VelocityOverspeed,VelocityCruise,VelocityFinal
轨迹物理倍率参数	AccelerationRate, DecelerationRate,VelocityRate ,JerkRate,VelocityOverride
轨迹物理参数	Acceleration, Deceleration, Jerk, TimeAcceleration,TimeDeceleration, SmoothFactor,TimeJog
轨迹停止和恢复定义命令	StartType, StopType, ProceedType, RescueMode
速度监控属性	VelocityCommand,VelocityFeedback,VelocityExternal,VelocityJog

齿轮和凸轮

凸轮表处理命令	ActiveCam, CreateCamData, StoreCamData, DeleteCAM, LoadCamData, CheckCamMonotonic, FirstCam, FirstCam.Name, CamList, <Cam>Cycle, <Cam>Next, <Cam>Next.Name, <Cam>InUse, <Cam>IsMonotonic, <Cam>MasterData, <Cam>SlaveData, <Cam>Previous, <Cam>Previous.Name, CamOffset, CamCycle, Camindex, CamOffset, CamValue
主从设置	GearRatio, MasterSource, Slave, SlaveLag, MasterSync

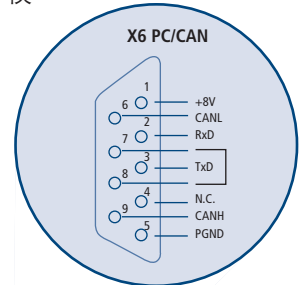
可编程限位开关 (PLS)

PLS 处理命令	PLSEnable, PLSHysteresis, PLSOutput, PLSPolarity, PLSPosition , PLSRepeat, DeletePLS, PLSList, PLSsource
----------------	--

CANopen

所有 S300 和 S600 伺服驱动器均标准支持 CANopen 通讯协议，无需扩展卡或任何软件。CANopen 主机（主设备）可以以非常低的恢复时间与单个或最多 127 个驱动器进行最高速率为 1Mbps 的通讯。CANopen 是一个开放式标准工业网络协议，包括运动控制、I/O 模块和许多其他设备。

CANopen 连接器极
易使用，它是标准的九针
D 型外壳的连接器。



CANopen 能实现的基本功能

当与 S300/S600 驱动器集成位置控制器配合使用时，可获得以下功能。

S300 和 S600 的设置和通用功能：

- 回原点，设置参考点
- 变速 JOG 运动
- 提供有速度和转矩控制数字设定点

定位功能

- 执行驱动器运动块存储器的运动任务
- 直接执行运动任务
- 绝对轨迹

数据传输功能

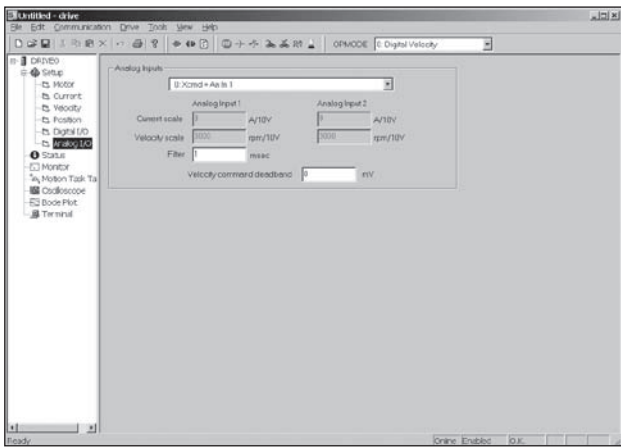
将运动任务传送至伺服放大器的运动块存储器。

一个运动任务由以下元素构成：

- 位置设置点（绝对任务）或路径设置点（相对任务）
- 速度设置点
- 加速时间、制动时间、变化率 / 震动限制（即将推出）
- 运动任务类型（绝对 / 相对）
- 跟随任务数（带或不带暂停）
- 从驱动器运动块存储器中读取运动任务
- 读取实际值
- 读取错误寄存器
- 读取状态寄存器
- 读 / 写控制参数

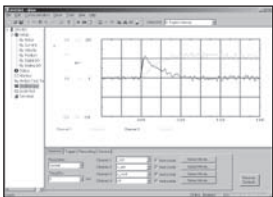
MOTIONLINK 系统设置软件

MOTIONLINK® for Windows 使伺服系统的设置工作不再令人生畏。MotionLink 既适用于新手，也适用于高级用户，借助它，用户可快捷地设置和精细地调整系统性能。



PC 示波器：

为了真实地评价系统性能，MOTIONLINK 实现了示波器的功能。您可以轻松地激活负载，并在您的 PC 显示器上以图形方式观察其运行性能。

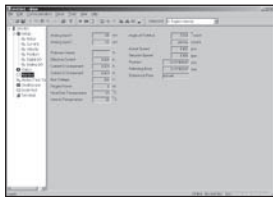


直接终端模式：

该模式使您的 PC 成为一个“基本的终端机”。采用 S300 和 S600 命令语言，可以监控和更改变量与参数。对于想直接操作驱动器“心脏”的高级用户，该模式最为理想。

调谐：

速度和位置回路的调谐非常直观，新手也能实现机器的最佳性能。



监控模式：

能让您监控关键的运行量。可以以线性量表格式，PSEUDO 实时观察速度、转矩以及其它变量。

自动设置：

即使是初次使用，MOTIONLINK 自动设置环境也能指导用户顺利地设置电源电压、电机、操作模式和负载调谐工作，使系统组态友好、快捷。



配置 I/O：

对于大量不同功能，可配置输入和输出，使 S300 和 S600 满足具体的机器需求。

MOTIONLINK 还具有大量其它功能，包括：

- 将驱动器组态保存在硬盘中
- 设置加速度
- 激活限位
- 限制最大速度或转矩
- 显示放大器状态

图形化运动任务分配

SERVOSTAR S600 图形化运动任务分配

图形化任务分配 (GMT) 是一种高级功能，使您可以将 SERVOSTAR S600 作为一个单轴定位器来编程。您可以控制多运动、过程 I/O，作出决策，增加延时，和修改驱动过程变量。该环境易于使用，使您可以在直观流程图中进行编程工作。1998 年，自 S600 首次发布，就支持运动任务分配。最初产品中，运行任务分配仅支持只执行一次的或按固定循环执行的顺序链接运动。通过增加循环、比较 (<, =, >, 等等)，函数调用，以及设置过程变量，图形化运动任务分配扩充了其运动分配的功能。

运动性能

- 支持多种运动类型：梯形、正弦平方曲线、以及具有延时和 I/O 延时的混合运动。
- 支持所有 SERVOSTAR S600 运动类型

控制功能

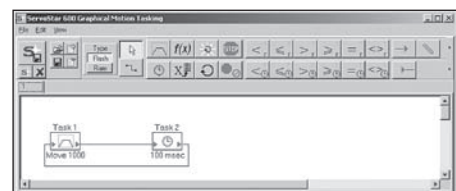
- 调用功能块
- 调整或设置过程变量
- 用于循环
- 采用了 S600 内部变量的比较块 (>, <, ≤, ≥, =, ≠)
- 延时次数
- 流程文件注释块



图形化任务分配编程环境

安装完毕后，启动 S600 用户接口软件。在主屏幕上点击“Position（位置）”按钮。在右上角，点击“Position Data（位置数据）”按钮，接下来，会出现“Position Data（位置数据）”对话框（在上部）。在该屏中，点击左下部的 GMT 按钮，启动图形化运动分配编程环境。

* 图形化运动分配要求安装有以下选件卡中的一种：
扩展 I/O, DeviceNet,
PROFIBUS 或 SERCOS 选件卡。

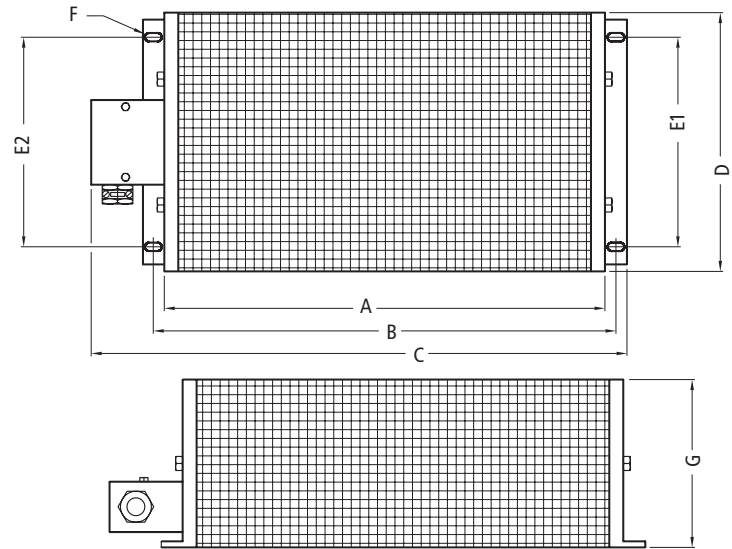
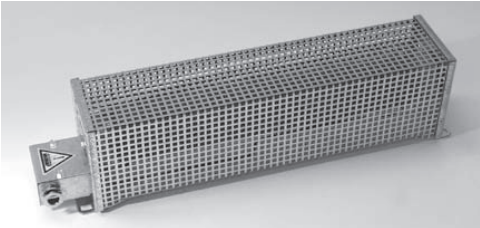


图中为图形化运动分配编程环境，

上部为几个控件，右上部为运动分配块，底部为 GMT 画布。图中包括一个简单 GMT 程序，它不确定地重复 1000 移动，每千次后紧跟一个 100ms 的延时。

阻性再生计算

内部再生不足时，需进行外部再生。分路再生用于耗散负载减速期间返回到 DC 母排的能量。分路再生需要量是同时减速负载之和的函数。需要根据系统惯性、最大转速和减速时间对负载进行定义。另外，必须还要知道占空比。拨打 010-6515-0260，联系帮助中心，或访问 www.DanaherMotion.com.cn，以获得应用支持服务。

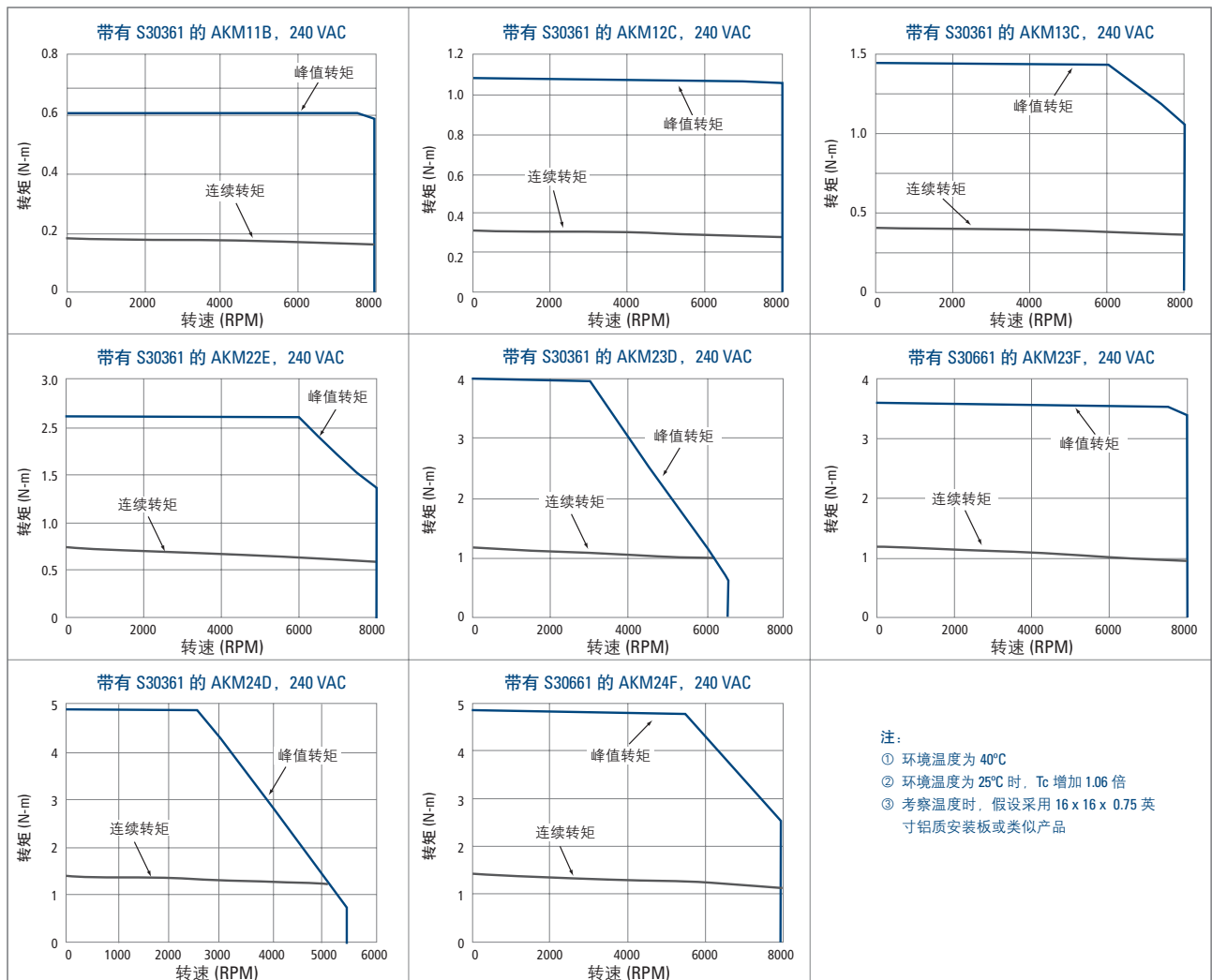


型号	功率 (W)	电阻 (Ω)	放大器	A	B	C	D	E1	E2	F	G
BAR-250	250	33	S603, S606,	330 (12.99)	390 (15.35)	412 (16.22)	66 (2.60)	44 (1.73)	35 (1.38)	4.5x9 (.20x.35)	77 (3.03)
BAR-500	500	33	S610, S614, S620	400 (15.75)	426 (16.77)	486 (19.13)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x9 (.20x.35)	120 (4.72)
BAR-1500	1500	33	S606, S610, S614, S620	500 (19.69)	526 (20.71)	586 (23.07)	185 (7.28)	150 (5.90)	150 (5.90)	6.5x9 (.20x.35)	120 (4.72)
BAS-2000	2000	15	S640	150 (5.90)	175 (6.89)	230 (9.05)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAS-3000	3000	15	S640	250 (9.84)	270 (10.63)	330 (12.99)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAS-6000	6000	15	S640	350 (13.78)	370 (14.56)	430 (16.93)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAS-2000	2000	10	S670	150 (5.90)	175 (6.89)	230 (9.05)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAS-3000	3000	10	S670	250 (9.84)	270 (10.63)	330 (12.99)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAS-6000	6000	10	S670	350 (13.78)	370 (14.56)	430 (16.93)	490 (19.29)	380 (14.96)	380 (14.96)	10.5x13 (.41x.51)	260 (10.23)
BAR-300	300	66	S30361, S30661, S31061	200 (7.87)	226 (8.90)	349 (13.74)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)
BAR-600	600	66	S30661, S31061	400 (15.75)	426 (16.77)	549 (21.61)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)
BAR-1000	1000	66	S30661, S31061	600 (23.62)	626 (24.65)	749 (29.49)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)
BAR-300	300	91	S30101, S30301, S30601	200 (7.87)	226 (8.90)	349 (13.74)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)
BAR-600	600	91	S30301, S30601	400 (15.75)	426 (16.77)	549 (21.61)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)
BAR-1000	1000	91	S30301, S30601	600 (23.62)	626 (24.65)	749 (29.49)	92 (3.62)	64 (2.52)	64 (2.52)	6.5x12 (.25x.47)	120 (4.72)

系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 240VAC

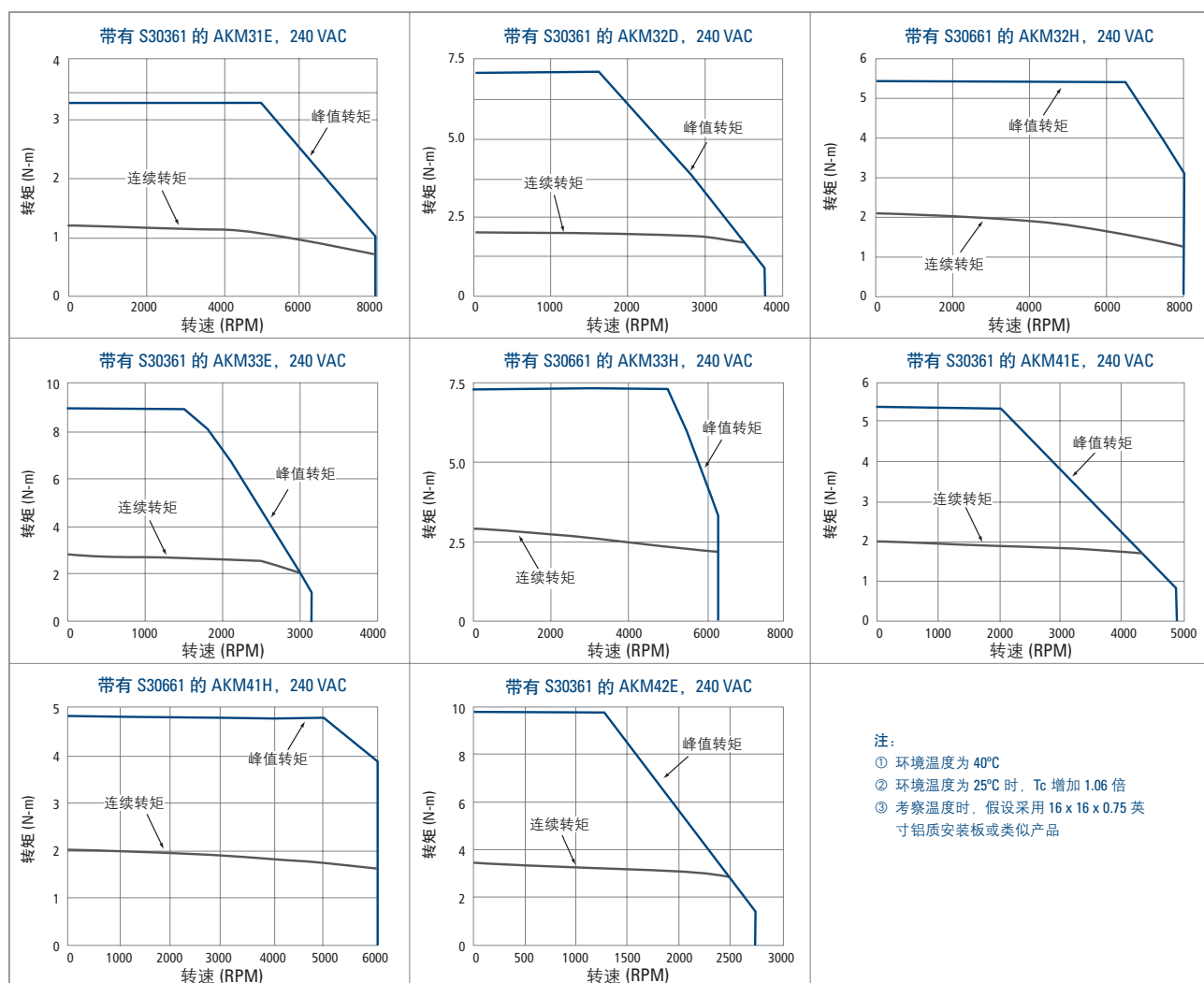
系统性能	符号	单位	AKM11B	AKM12C	AKM13C	AKM22E	AKM23D	AKM23F	AKM24D	AKM24F
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	0.183 (1.62)	0.31 (2.74)	0.41 (3.62)	0.87 (7.71)	1.16 (10.2)	1.18 (10.4)	1.41 (12.4)	1.42 (12.6)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	1.16	1.51	1.48	2.73	2.19	4.31	2.21	3.89
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	0.15 (1.29)	0.25 (2.19)	0.33 (2.89)	0.70 (6.2)	0.92 (8.2)	0.94 (8.4)	1.13 (10.0)	1.14 (10.1)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	0.61 (5.39)	1.08 (9.54)	1.46 (12.9)	2.42 (21.4)	3.84 (34.0)	3.52 (31.2)	4.76 (42.1)	4.68 (41.4)
峰值线路电流	Ip	Arms	4.7	6.1	5.9	9.0	8.8	15.0	8.8	15.0
最大转速	Nmax	RPM	8,000	8,000	8,000	8,000	6,540	8,000	5,420	8,000
重量	Wt	kg (lb)	0.35 (0.8)	0.49 (1.1)	0.63 (1.4)	1.1 (2.4)	1.38 (3.0)	1.38 (3.0)	1.66 (3.7)	1.66 (3.7)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	0.017 (1.5E-05)	0.031 (2.7E-05)	0.045 (4.0E-05)	0.161 (1.4E-04)	0.216 (1.9E-04)	0.216 (1.9E-04)	0.27 (2.4E-04)	0.27 (2.4E-04)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 240VAC

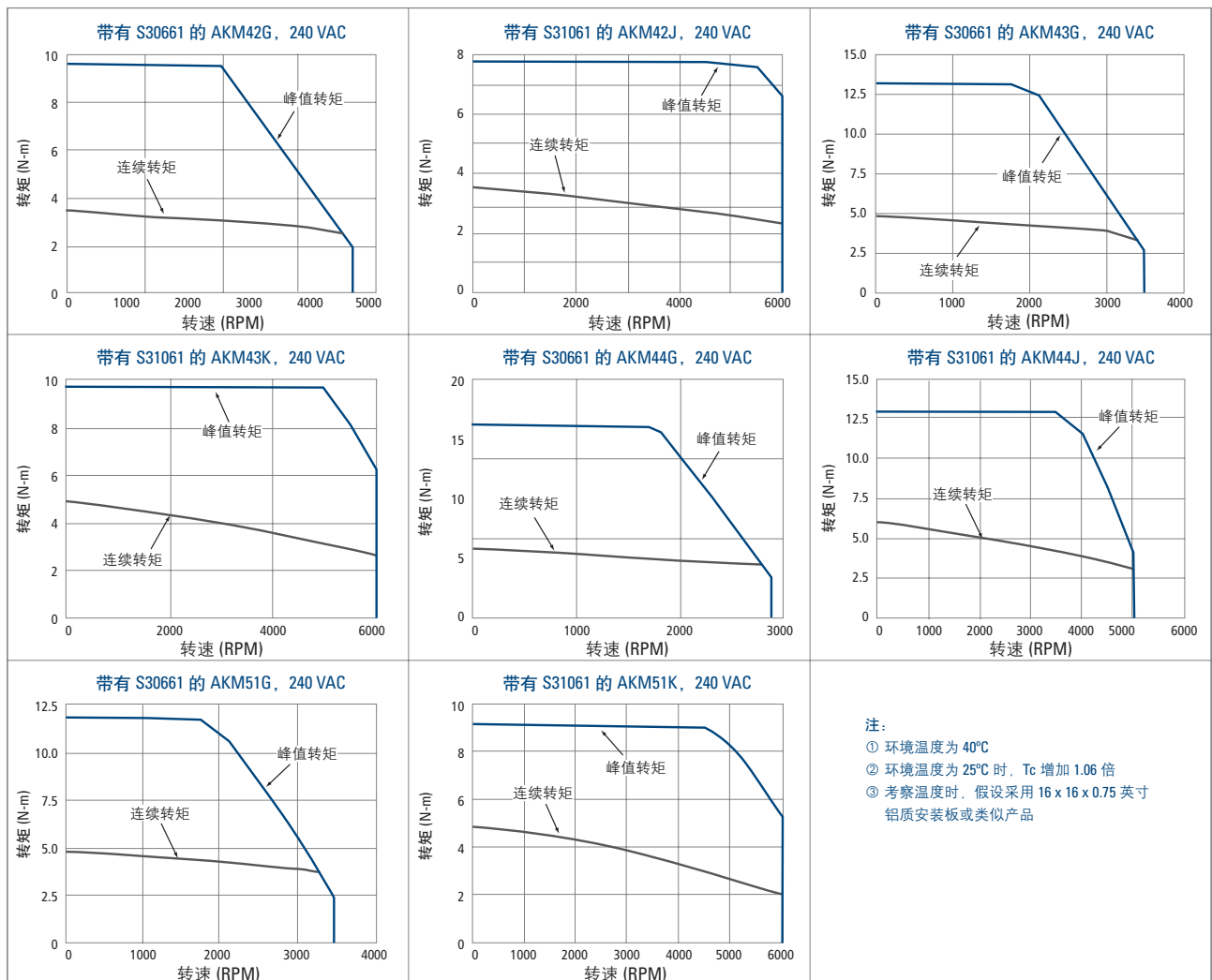
系统性能	符号	单位	AKM31E	AKM32D	AKM32H	AKM33E	AKM33H	AKM41E	AKM41H	AKM42E
续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb·in)	1.2 (10.7)	2.04 (18.0)	2.1 (18.6)	2.79 (24.7)	2.88 (25.5)	2.02 (17.8)	2.06 (18.2)	3.42 (30.3)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	2.99	2.23	5.50	2.58	5.62	2.85	5.60	2.74
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb·in)	0.96 (8.5)	1.63 (14.4)	1.68 (14.9)	2.23 (19.7)	2.30 (20.4)	1.62 (14.3)	1.65 (14.6)	2.74 (24.2)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb·in)	3.24 (28.6)	7.05 (62.4)	5.36 (47.5)	8.95 (79.3)	7.35 (65.0)	5.33 (47.2)	4.78 (42.3)	9.72 (86.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	9.0	8.9	15.0	9.0	15.0	9.0	15.0	9.0
最大转速	Nmax	RPM	8,000	3,750	8,000	3,140	6,630	4,850	6,000	2,740
重量	Wt	kg (lb)	1.55 (3.4)	2.23 (4.9)	2.23 (4.9)	2.90 (6.4)	2.90 (6.4)	2.44 (5.4)	2.44 (5.4)	3.39 (7.5)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb·in·s ²)	0.33 (2.9E-04)	0.59 (5.2E-04)	0.59 (5.2E-04)	0.85 (7.5E-04)	0.85 (7.5E-04)	0.81 (7.2E-04)	0.81 (7.2E-04)	1.45 (1.3E-3)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 240VAC

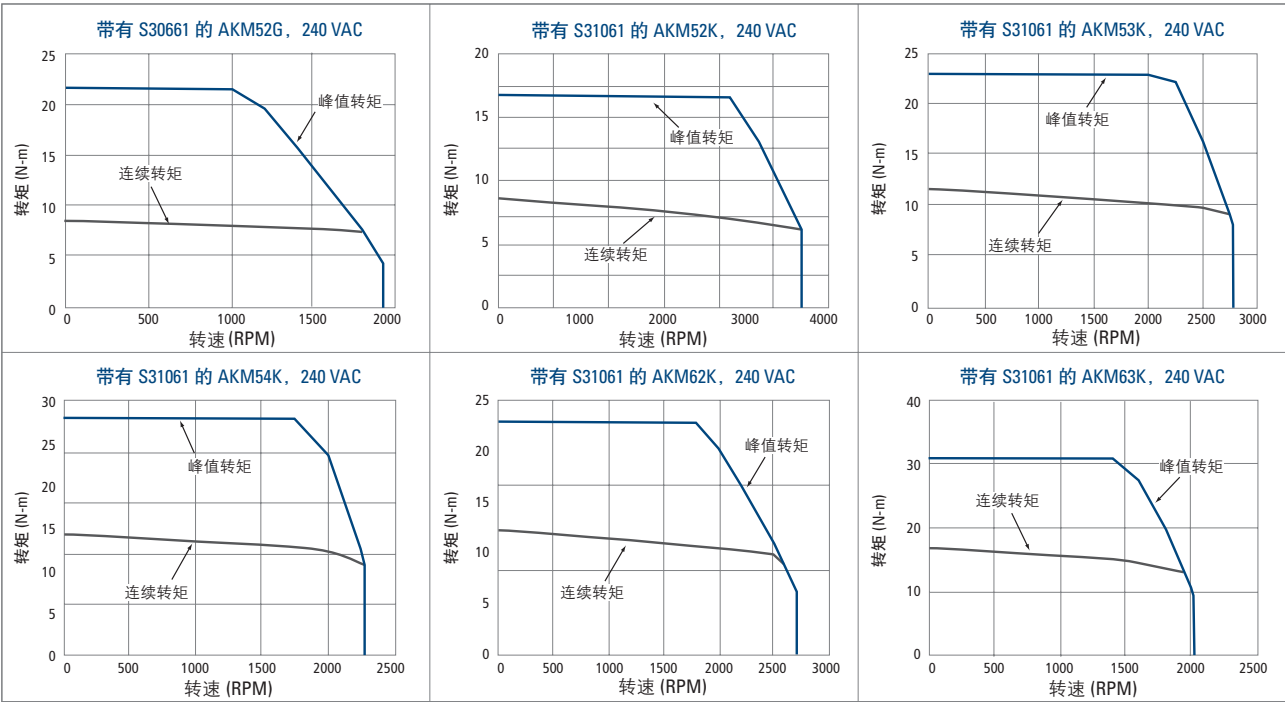
系统性能	符号	单位	AKM42G	AKM42J	AKM43G	AKM43K	AKM44G	AKM44J	AKM51G	AKM51K
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	3.53 (31.2)	3.56 (31.5)	4.8 (42.5)	4.9 (43.4)	5.88 (52.0)	6.0 (53.1)	4.75 (42.1)	4.9 (43.4)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	4.8	8.4	4.87	9.6	5	8.8	4.84	9.4
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	2.82 (25.0)	2.85 (25.2)	3.84 (34.0)	3.92 (34.7)	4.70 (41.6)	4.80 (42.5)	3.80 (33.6)	3.92 (34.7)
峰值堵转转矩	Tp	N-m (lb-in)	9.56 (84.6)	7.75 (68.6)	13.2 (116)	9.66 (85.5)	16.1 (142)	12.9 (114)	11.7 (104)	9.22 (81.6)
峰值线路电流	Ip	Arms	15.0	20.0	15.0	20.0	15.0	20.0	14.5	20.0
最大转速	Nmax	RPM	4,660	6,000	3,470	6,000	2,890	5,010	3,480	6,000
重量	Wt	kg (lb)	3.39 (7.5)	3.39 (7.5)	4.35 (9.6)	4.35 (9.6)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	4.2 (9.3)	4.2 (9.3)
转子惯量	Jm	kg-cm ² (lb-in-s ²)	1.45 (1.28E-03)	1.45 (1.28E-03)	2.09 (1.85E-03)	2.09 (1.85E-03)	2.73 (2.42E-03)	2.73 (2.42E-03)	3.42 (3.03E-03)	3.42 (3.03E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器，240VAC

系统性能	符号	单位	AKM52G	AKM52K	AKM53K	AKM54K	AKM62K	AKM63K
连续堵转转矩，100℃ 温升	Tc	N·m (lb·in)	8.43 (74.6)	8.6 (76.1)	11.6 (103)	14.4 (127)	12.2 (108)	16.8 (149)
连续堵转电流，100℃ 温升	Ic	Arms	4.72	9.3	9.4	9.7	9.6	9.9
连续转矩，60℃ 温升	Tc	N·m (lb·in)	6.74 (59.7)	6.88 (61.0)	9.28 (82.1)	11.5 (102.0)	9.72 (86.0)	13.4 (119.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb·in)	21.5 (191)	16.9 (150)	22.9 (203)	28.1 (249)	22.7 (201)	31.0 (274)
峰值线路电流	Ip	Arms	14.2	20	20	20	20	20
最大转速	Nmax	RPM	1,920	3,690	2,780	2,290	2,700	2,020
重量	Wt	kg (lb)	5.8 (12.8)	5.8 (12.8)	7.4 (16.3)	9.0 (19.8)	8.9 (19.6)	11.1 (24.4)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb·in·s ²)	6.22 (5.51E-03)	6.22 (5.51E-03)	9.12 (8.07E-03)	11.9 (10.6E-03)	16.9 (15.0E-03)	24.2 (21.4E-03)

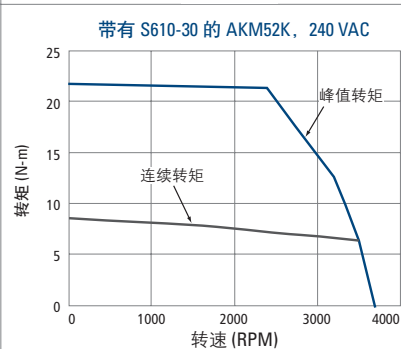
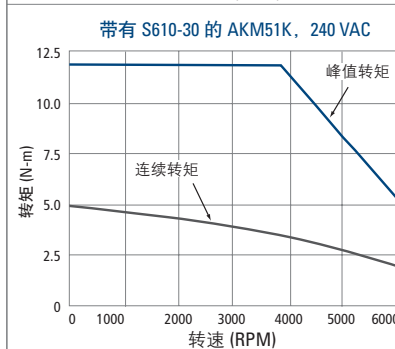
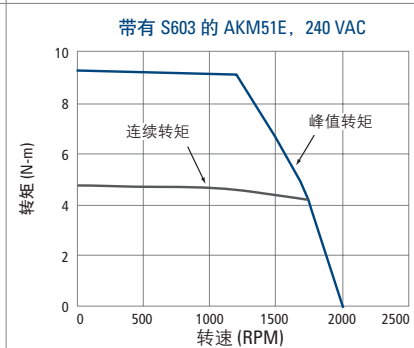
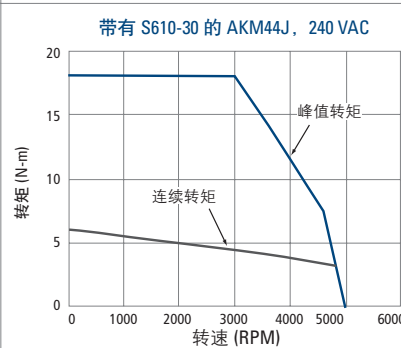
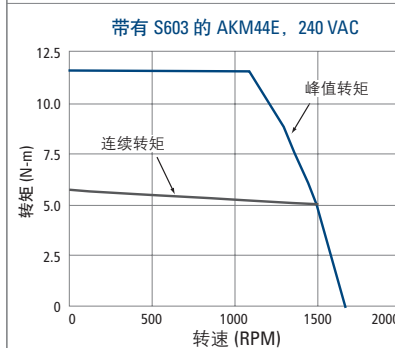
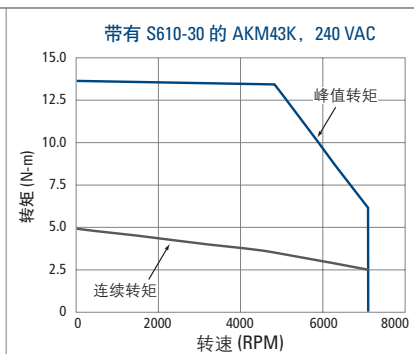
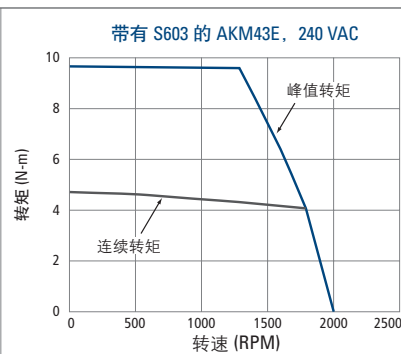
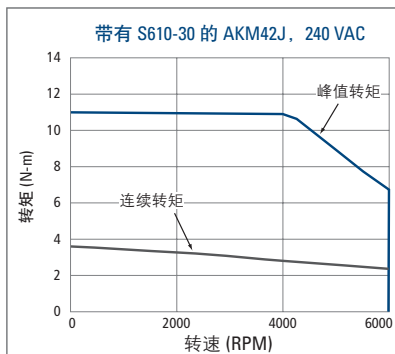


注：
① 环境温度为 40℃
② 环境温度为 25℃ 时，Tc 增加 1.06 倍
③ 考察温度时，假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸铝质安装板或类似产品

系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 240VAC

系统性能	符号	单位	AKM42J	AKM43E	AKM43K	AKM44E	AKM44J	AKM51E	AKM51K	AKM52K
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	3.56 (31.5)	4.7 (41.6)	4.9 (43.4)	5.76 (51.0)	6.0 (53.1)	4.7 (41.6)	4.9 (43.4)	8.6 (76.1)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	8.4	2.8	9.6	2.9	8.8	2.8	9.4	9.3
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	2.85 (25.2)	3.76 (33.3)	3.92 (34.7)	4.61 (40.8)	4.80 (42.5)	3.76 (33.3)	3.92 (34.7)	6.88 (61.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	10.7 (94.5)	9.67 (85.6)	13.6 (120.0)	11.6 (103.0)	18.1 (160.0)	9.14 (80.9)	12.0 (106.0)	21.9 (194.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	30.0	6.0	30.0	6.0	30.0	6.0	28.3	27.8
最大转速	Nmax	RPM	6,000	2,000	6,000	1,680	5,010	2,010	6,000	3,690
重量	Wt	kg (lb)	3.39 (7.5)	4.35 (9.6)	4.35 (9.6)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	4.2 (9.3)	4.2 (9.3)	5.8 (12.8)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	1.45 (1.28E-03)	2.09 (1.85E-03)	2.09 (1.85E-03)	2.73 (2.42E-03)	2.73 (2.42E-03)	3.42 (3.03E-03)	3.42 (3.03E-03)	6.22 (5.51E-03)

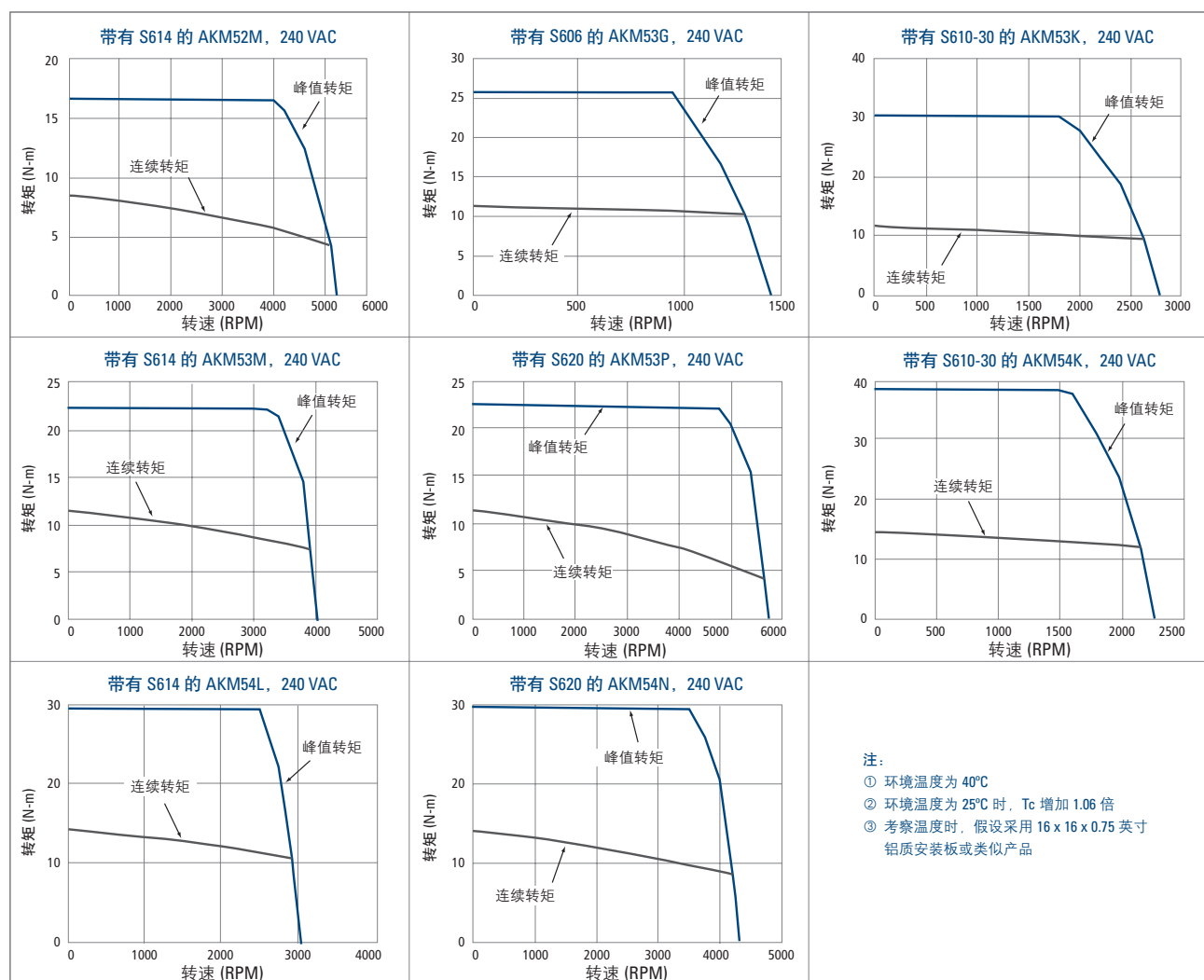


注:
① 环境温度为 40°C
② 环境温度为 25°C 时, Tc 增加 1.06 倍
③ 考察温度时, 假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸
铝质安装板或类似产品

系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 240VAC

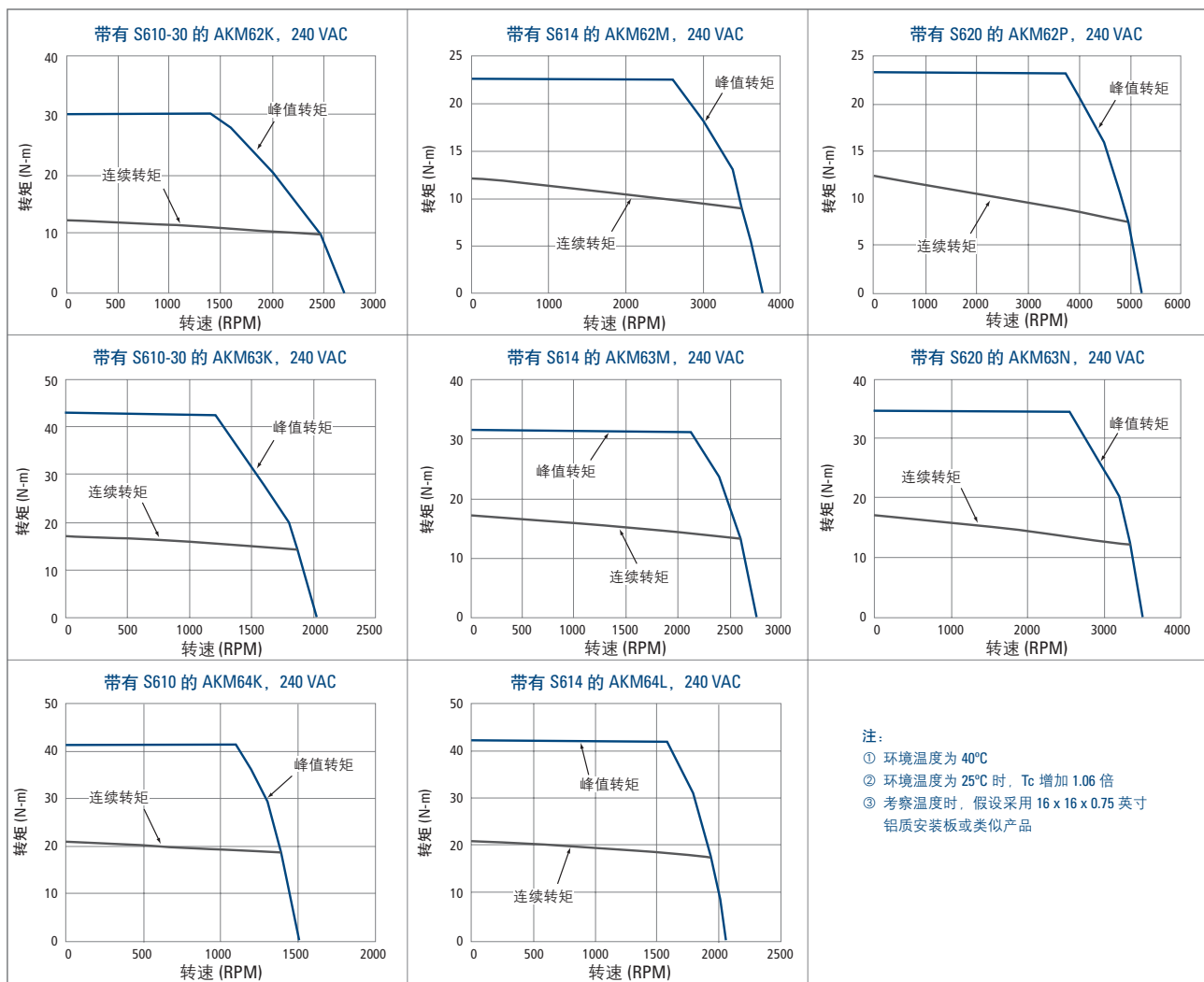
系统性能	符号	单位	AKM52M	AKM53G	AKM53K	AKM53M	AKM53P	AKM54K	AKM54L	AKM54N
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb·in)	8.6 (76.1)	11.4 (101.0)	11.6 (103.0)	11.4 (101.0)	11.4 (101.0)	14.4 (127.0)	14.1 (125.0)	14.1 (125.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	13.1	4.8	9.4	13.4	19.1	9.7	12.5	17.8
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb·in)	6.88 (61.0)	9.10 (80.5)	9.28 (82.1)	9.10 (80.5)	9.10 (80.5)	11.5 (102.0)	11.3 (100.0)	11.3 (100.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb·in)	16.7 (148.0)	25.8 (229.0)	30.2 (267.0)	22.1 (196.0)	22.2 (196.0)	38.4 (340.0)	29.5 (261.0)	29.6 (262.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	28.0	12.0	28.1	28.0	40.0	29.2	28.0	40.0
最大转速	Nmax	RPM	5,230	1,440	2,780	4,050	5,770	2,290	3,040	4,320
重量	Wt	kg (lb)	5.8 (12.8)	7.4 (16.3)	7.4 (16.3)	7.4 (16.3)	7.4 (16.3)	9.0 (19.8)	9.0 (19.8)	9.0 (19.8)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb·in·s ²)	6.22 (5.51E-03)	9.12 (8.07E-03)	9.12 (8.07E-03)	9.12 (8.07E-03)	9.12 (8.07E-03)	11.9 (10.5E-03)	11.9 (10.5E-03)	11.9 (10.5E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 240VAC

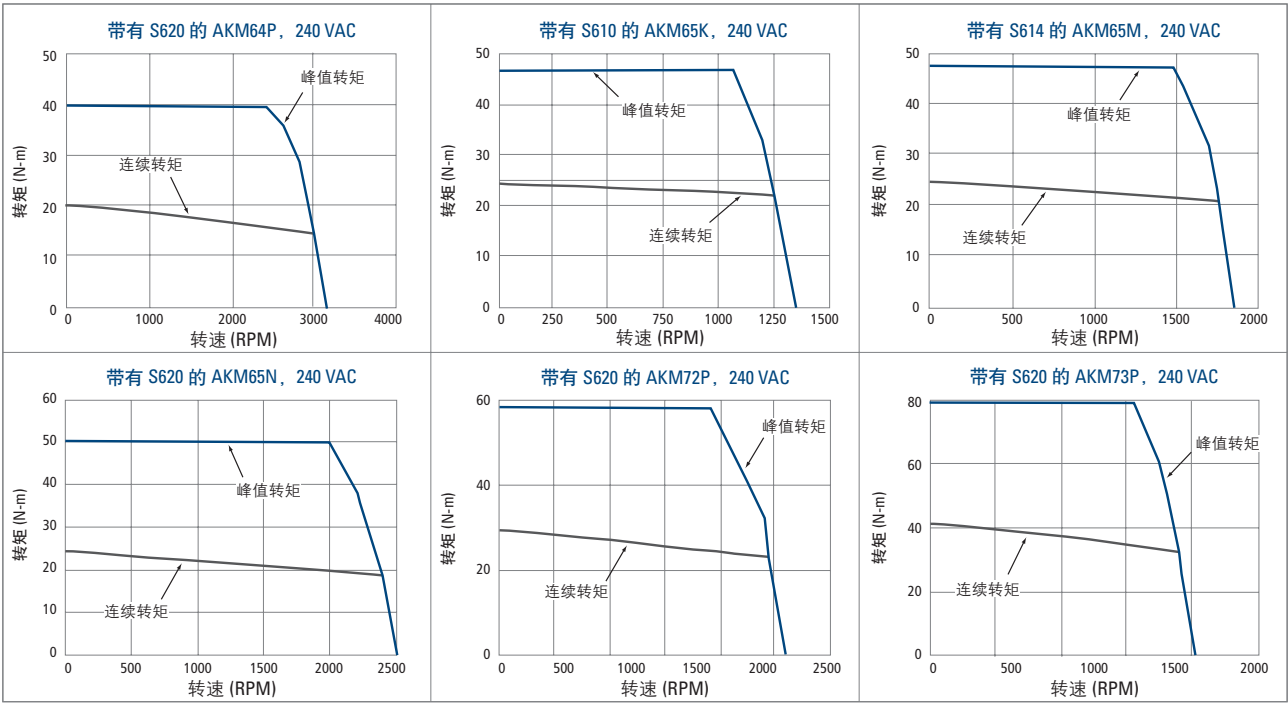
系统性能	符号	单位	AKM62K	AKM62M	AKM62P	AKM63K	AKM63M	AKM63N	AKM64K	AKM64L
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	12.2 (108.0)	12.2 (108.0)	12.3 (109.0)	16.8 (149.0)	17.0 (150.0)	17.0 (150.0)	20.0 (184.0)	21.0 (186.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	9.6	13.4	18.8	9.9	13.8	17.4	9.2	12.8
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	9.72 (86.0)	9.72 (86.0)	9.83 (87.0)	13.4 (119.0)	13.6 (120.0)	13.6 (120.0)	16.6 (147.0)	16.8 (149.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	30.1 (267.0)	22.8 (201.0)	23.2 (206.0)	42.6 (377.0)	31.4 (278.0)	34.8 (308.0)	41.2 (365.0)	41.9 (371.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	28.7	28.0	40.0	29.7	28.0	40.0	20.0	28.0
最大转速	Nmax	RPM	2,700	3,770	5,250	2,020	2,770	3,500	1,510	2,080
重量	Wt	kg (lb)	8.9 (19.6)	8.9 (19.6)	8.9 (19.6)	11.1 (24.4)	11.1 (24.4)	11.1 (24.4)	13.3 (29.3)	13.3 (29.3)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	16.9 (15.0E-03)	16.9 (15.0E-03)	16.9 (15.0E-03)	24.2 (21.4E-03)	24.2 (21.4E-03)	24.2 (21.4E-03)	31.6 (28.0E-03)	31.6 (28.0E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器，240 VAC

系统性能	符号	单位	AKM64P	AKM65K	AKM65M	AKM65N	AKM72P	AKM73P
连续堵转转矩，100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	20.4 (180.0)	24.8 (219.0)	25.0 (221.0)	24.3 (215.0)	29.4 (260.0)	41.6 (368.0)
连续堵转电流，100°C 温升	Ic	Arms	18.6	9.8	13.6	17.8	18.7	19.5
连续转矩，60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	16.3 (144.0)	19.8 (175.0)	20.0 (177.0)	19.4 (172.0)	23.5 (208.0)	33.3 (295.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	40.2 (355.0)	46.8 (414.0)	47.6 (421.0)	50.2 (444.0)	58.4 (516.0)	79.4 (702)
峰值线路电流	Ip	Arms	40.0	20.0	28.0	40.0	40.0	40.0
最大转速	Nmax	RPM	3,120	1,350	1,860	2,500	2,170	1,610
重量	Wt	kg (lb)	13.3 (29.3)	15.4 (33.9)	15.4 (33.9)	15.4 (33.9)	19.7 (43.4)	26.7 (58.8)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	31.6 (28.0E-03)	40.0 (35.4E-03)	40.0 (35.4E-03)	40.0 (35.4E-03)	64.5 (57.1E-03)	92.1 (81.5E-03)

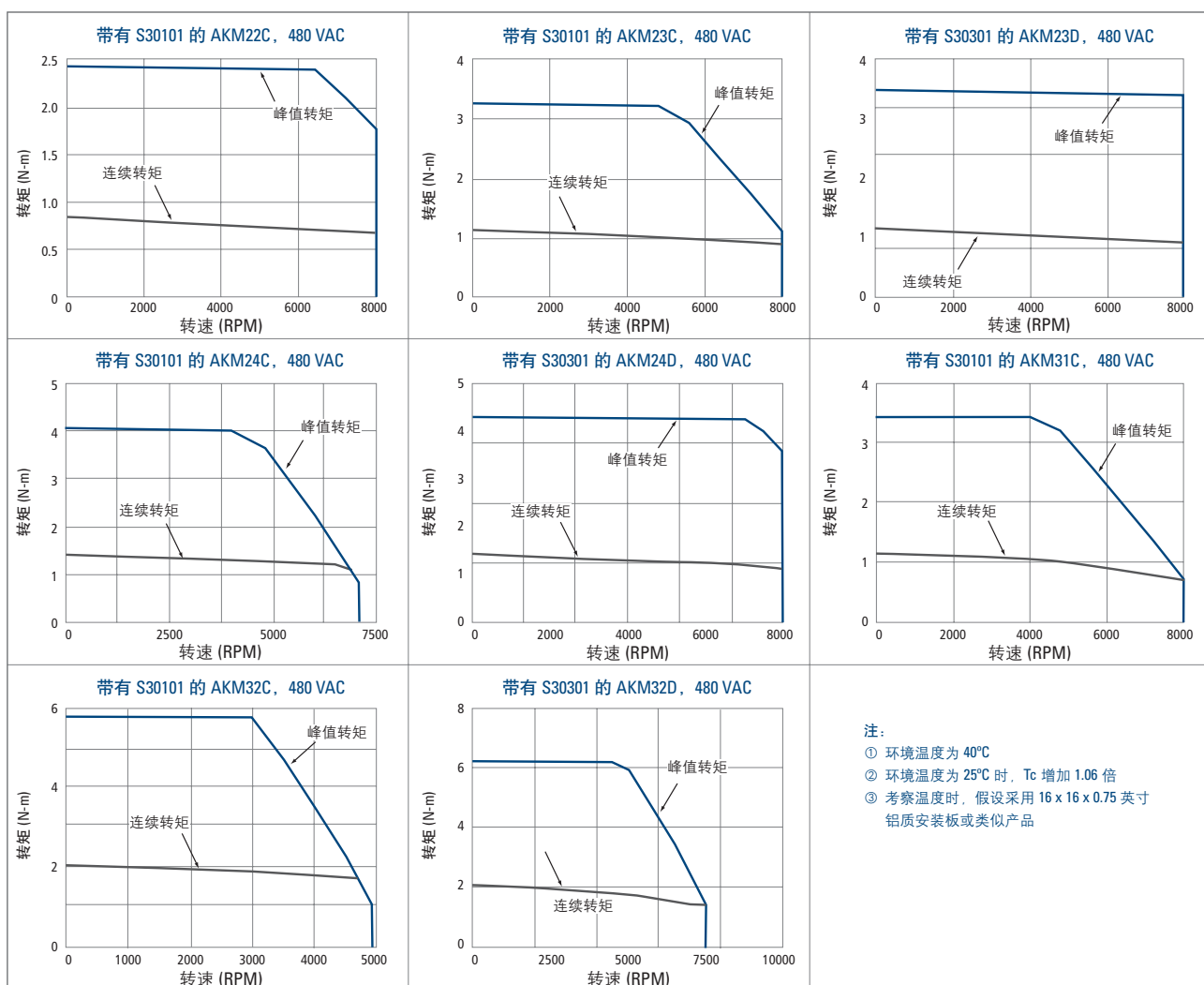


注：
 ① 环境温度为 40°C
 ② 环境温度为 25°C 时，Tc 增加 1.06 倍
 ③ 考察温度时，假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸
 铝质安装板或类似产品

系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 480VAC

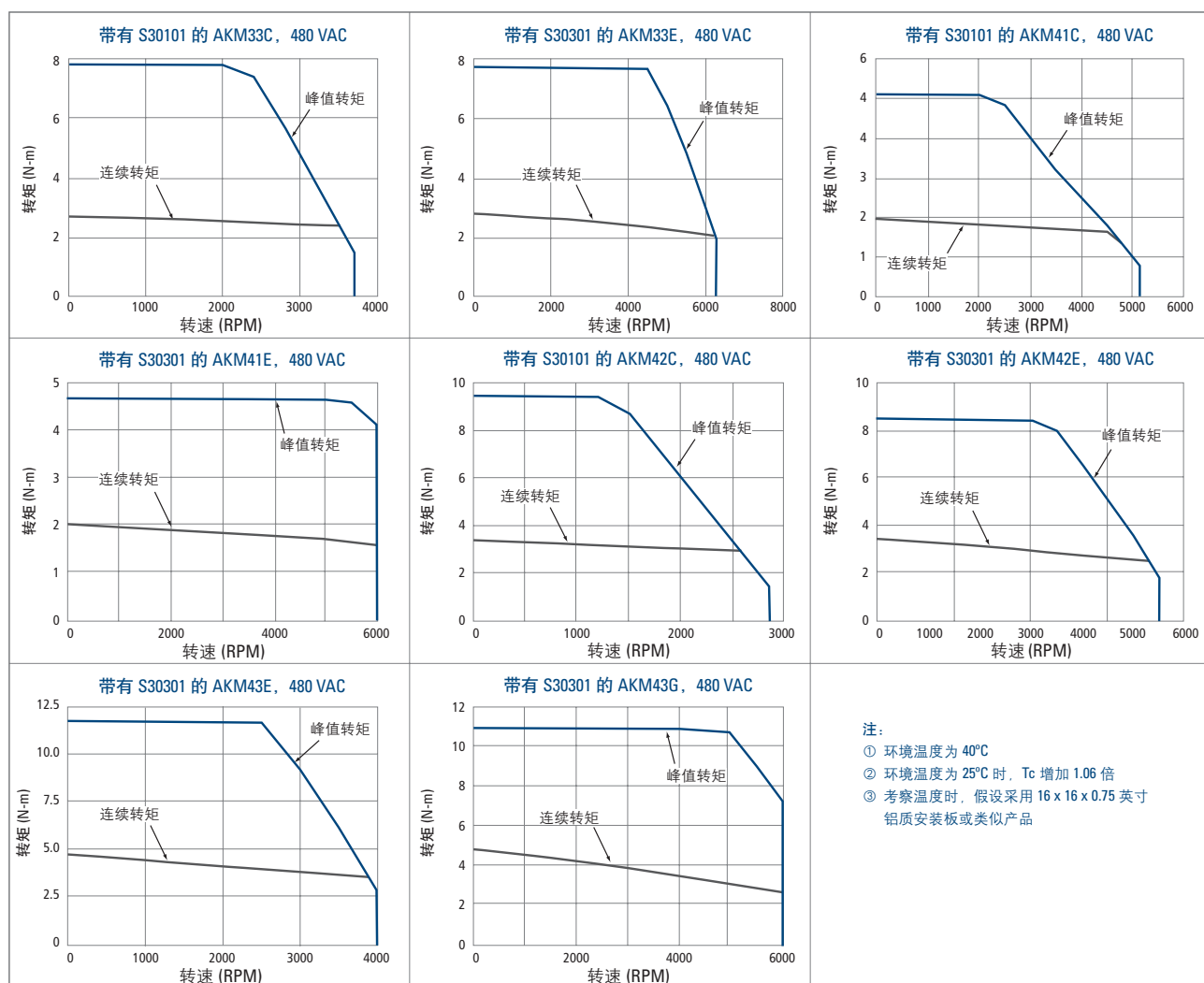
系统性能	符号	单位	AKM22C	AKM23C	AKM23D	AKM24C	AKM24D	AKM31C	AKM32C	AKM32D
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	0.84 (7.5)	1.13 (10.0)	1.16 (10.2)	1.38 (12.2)	1.41 (12.4)	1.15 (10.2)	2.0 (17.7)	2.04 (18.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	1.39	1.41	2.19	1.42	2.21	1.37	1.44	2.23
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	0.67 (5.9)	0.90 (8.0)	0.92 (8.2)	1.10 (9.8)	1.13 (10.0)	0.92 (8.1)	1.60 (14.2)	1.63 (14.4)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	2.34 (20.7)	3.2 (28.4)	3.42 (30.2)	3.94 (34.9)	4.22 (37.3)	3.34 (29.6)	5.74 (50.8)	6.18 (54.7)
峰值线路电流	Ip	Arms	4.5	4.5	7.5	4.5	7.5	4.5	4.5	7.5
最大转速	Nmax	RPM	8,000	8,000	8,000	7,090	8,000	8,000	4,930	7,510
重量	Wt	kg (lb)	1.1 (2.4)	1.38 (3.0)	1.38 (3.0)	1.66 (3.7)	1.66 (3.7)	1.55 (3.4)	2.23 (4.9)	2.23 (4.9)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	0.161 (0.14E-03)	0.216 (0.19E-03)	0.216 (0.19E-03)	0.27 (0.24E-03)	0.27 (0.24E-03)	0.33 (0.29E-03)	0.59 (0.52E-03)	0.59 (0.52E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 480VAC

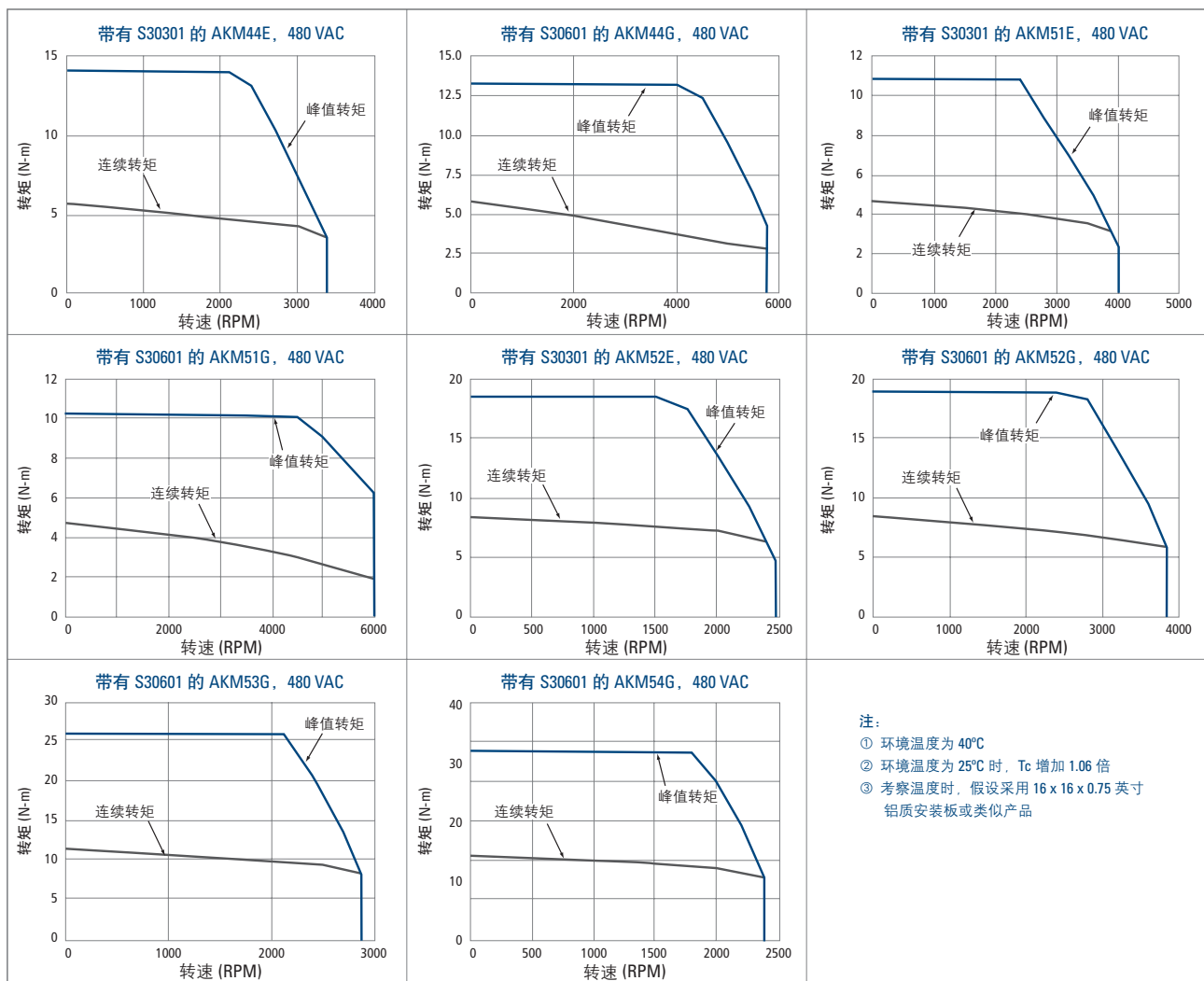
系统性能	符号	单位	AKM33C	AKM33E	AKM41C	AKM41E	AKM42C	AKM42E	AKM43E	AKM43G
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	2.71 (24.0)	2.79 (24.7)	1.95 (17.3)	2.02 (17.8)	3.35 (29.6)	3.42 (30.3)	4.7 (41.6)	4.8 (42.5)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	1.47	2.58	1.46	2.85	1.4	2.74	2.76	4.87
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	2.17 (19.2)	2.23 (19.7)	1.56 (13.8)	1.62 (14.3)	2.68 (23.7)	2.74 (24.2)	3.76 (33.3)	3.84 (34.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	7.83 (69.3)	7.7 (68.2)	5.12 (45.3)	4.64 (41.0)	9.37 (82.9)	8.41 (74.4)	11.7 (104.0)	10.9 (96.8)
峰值线路电流	Ip	Arms	4.5	7.5	4.5	7.5	4.5	7.5	7.5	12
最大转速	Nmax	RPM	3,690	6,280	5,130	6,000	2,870	5,480	4,000	6,000
重量	Wt	kg (lb)	2.9 (6.4)	2.9 (6.4)	2.44 (5.4)	2.44 (5.4)	3.39 (7.5)	3.39 (7.5)	4.35 (9.6)	4.35 (9.6)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	0.85 (0.75E-03)	0.85 (0.75E-03)	0.81 (0.72E-03)	0.81 (0.72E-03)	1.45 (1.28E-03)	1.45 (1.28E-03)	2.09 (1.85E-03)	2.09 (1.85E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器, 480VAC

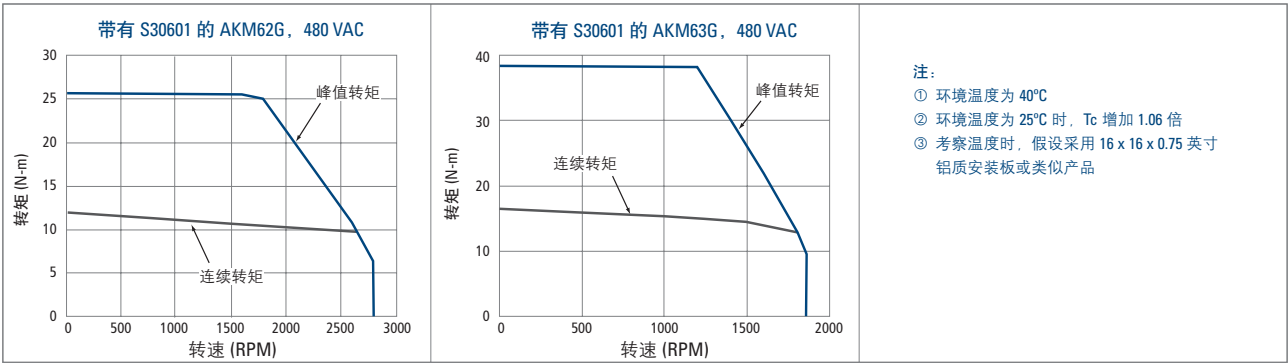
系统性能	符号	单位	AKM44E	AKM44G	AKM51E	AKM51G	AKM52E	AKM52G	AKM53G	AKM54G
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	5.76 (51.0)	5.88 (52.0)	4.7 (41.6)	4.75 (42.1)	8.34 (73.8)	8.43 (74.6)	11.4 (101.0)	14.3 (126.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	2.85	5	2.75	4.84	2.99	4.72	4.77	4.98
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	4.61 (40.8)	4.70 (41.6)	3.76 (33.3)	3.80 (33.6)	6.67 (59.0)	6.74 (59.7)	9.10 (80.5)	11.4 (101.0)
峰值堵转转矩	Tp	N-m (lb-in)	14.1 (125.0)	13.3 (118.0)	10.9 (96.1)	10.2 (90.4)	18.5 (164.0)	18.9 (168.0)	25.8 (229.0)	31.7 (280.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	7.5	12	7.5	12	7.5	12	12	12
最大转速	Nmax	RPM	3,370	5,790	4,010	6,000	2,470	3,840	2,880	2,390
重量	Wt	kg (lb)	5.3 (11.7)	5.3 (11.7)	4.2 (9.3)	4.2 (9.3)	5.8 (12.8)	5.8 (12.8)	7.4 (16.3)	9.0 (19.8)
转子惯量	Jm	kg-cm ² (lb-in-s ²)	2.73 (2.42E-03)	2.73 (2.42E-03)	3.42 (3.03E-03)	3.42 (3.03E-03)	6.22 (5.51E-03)	6.22 (5.51E-03)	9.12 (8.07E-03)	11.9 (10.50E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S300 驱动器

AKM 电机和 S300 驱动器，480VAC

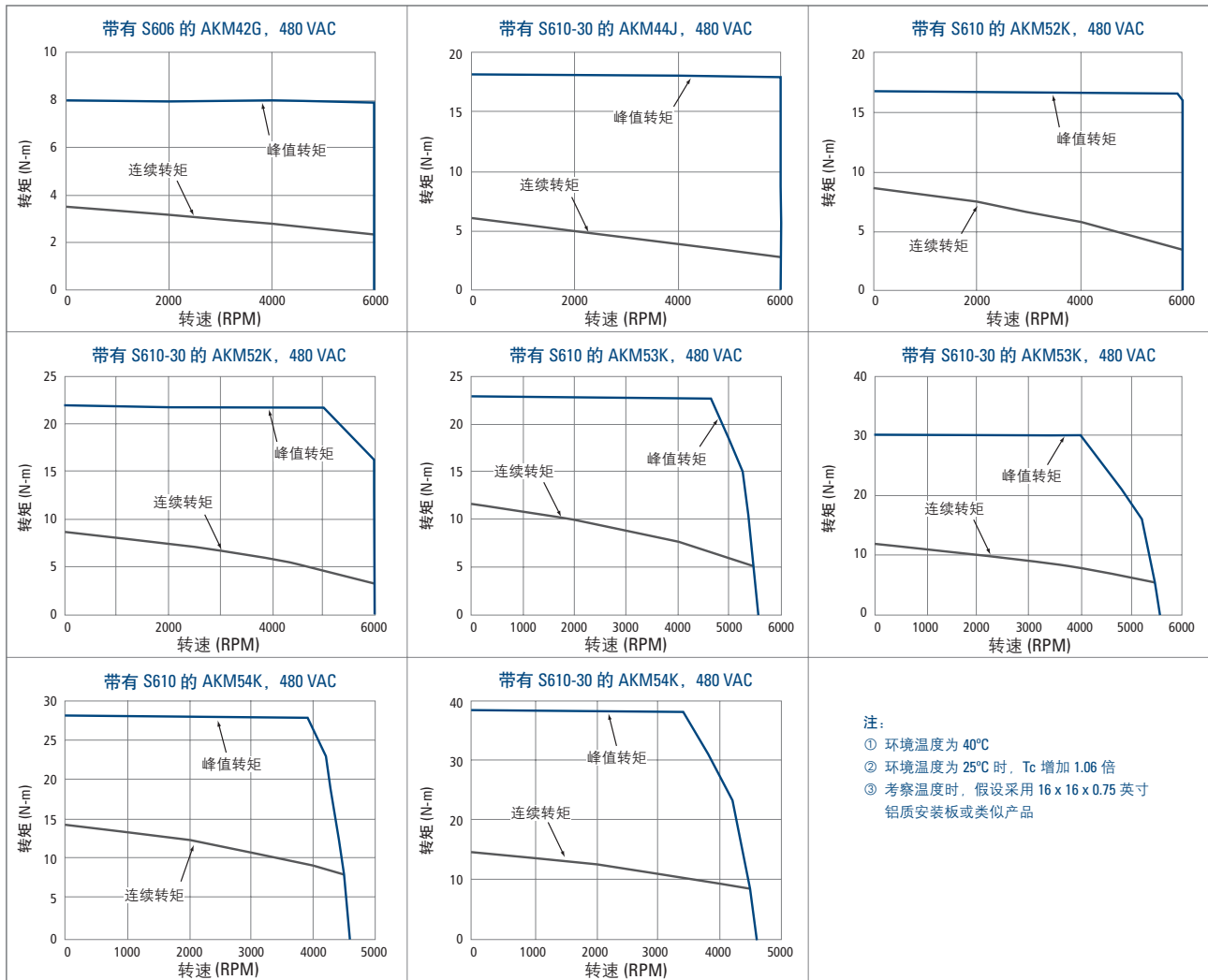
系统性能	符号	单位	AKM62G	AKM63G
连续堵转转矩，100°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	11.9 (106.0)	16.5 (146.0)
连续堵转电流，100°C 温升	Ic	Arms	11.9 (106.0)	16.5 (146.0)
连续转矩，60°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	9.49 (84.0)	13.2 (117.0)
峰值堵转转矩	Tp	N-m (lb-in)	25.6 (227.0)	38.4 (340.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	12	12
最大转速	Nmax	RPM	2,790	1,860
重量	Wt	kg (lb)	8.9 (19.6)	11.1 (24.4)
转子惯量	Jm	kg-cm ² (lb-in-s ²)	16.9 (15.0E-03)	24.2 (21.4E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 480VAC

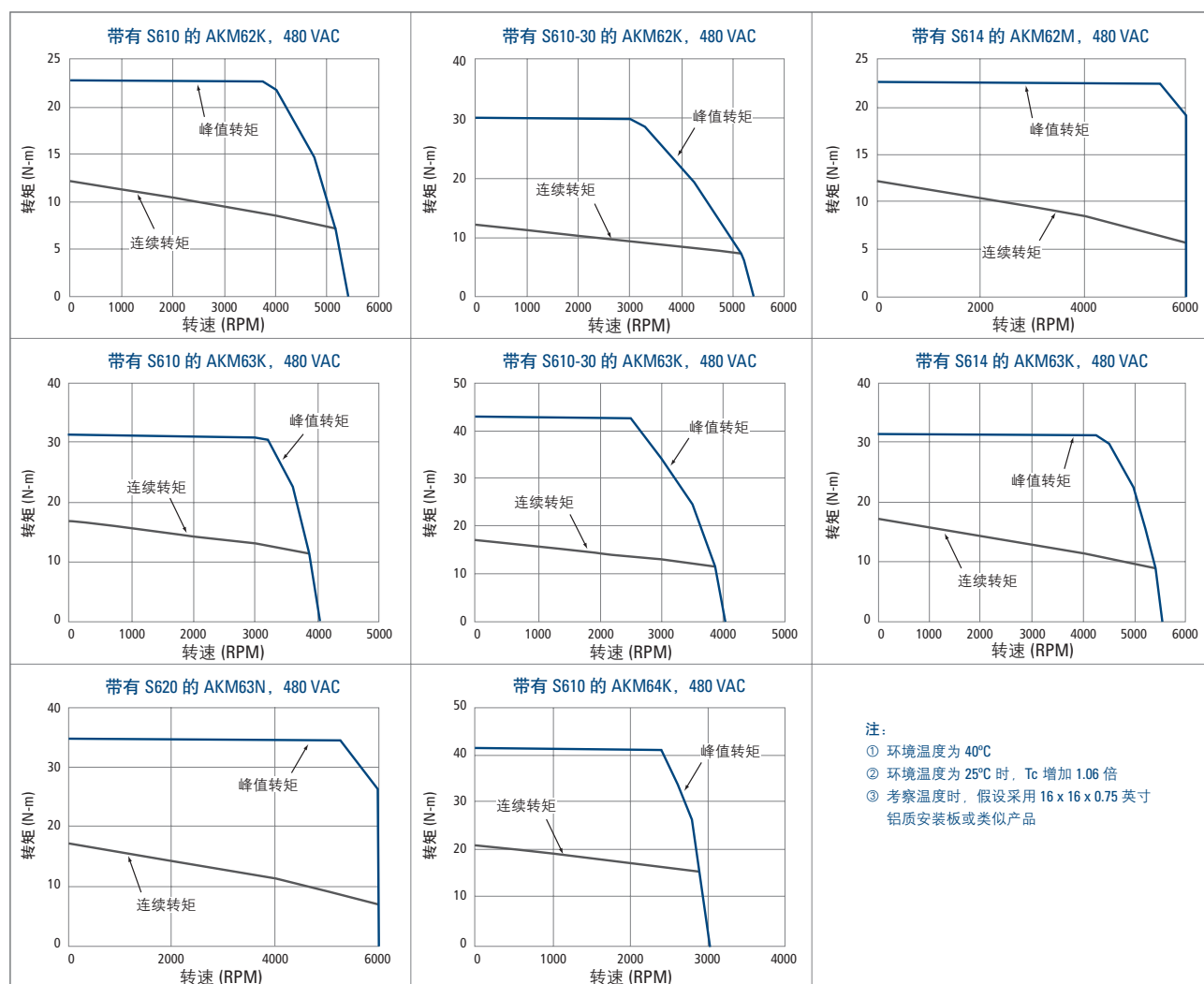
系统性能	符号	单位	AKM42G	AKM44J	AKM52K	AKM52K	AKM53K	AKM53K	AKM54K	AKM54K
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	3.53 (31.2)	6.0 (53.1)	8.6 (76.1)	8.6 (76.1)	11.6 (103.0)	11.6 (103.0)	14.4 (127.0)	14.4 (127.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	4.8	8.8	9.3	9.3	9.4	9.4	9.7	9.7
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	2.82 (25.0)	4.80 (42.5)	6.88 (61.0)	6.88 (61.0)	9.28 (82.1)	9.28 (82.1)	11.5 (102.0)	11.5 (102.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	7.99 (70.7)	18.1 (160.0)	16.9 (150.0)	21.9 (194.0)	22.9 (203.0)	30.2 (267.0)	28.1 (249.0)	38.4 (340.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	12.0	30.0	20.0	27.8	20.0	28.1	20.0	29.2
最大转速	Nmax	RPM	6,000	6,000	6,000	6,000	5,550	5,550	4,590	4,590
重量	Wt	kg (lb)	3.39 (7.5)	5.3 (11.7)	5.8 (12.8)	5.8 (12.8)	7.4 (16.3)	7.4 (16.3)	9.0 (19.8)	9.0 (19.8)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	1.45 (1.28E-03)	2.73 (2.42E-03)	6.22 (5.51E-03)	6.22 (5.51E-03)	9.12 (8.07E-03)	9.12 (8.07E-03)	11.9 (10.6E-03)	11.9 (10.6E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 480VAC

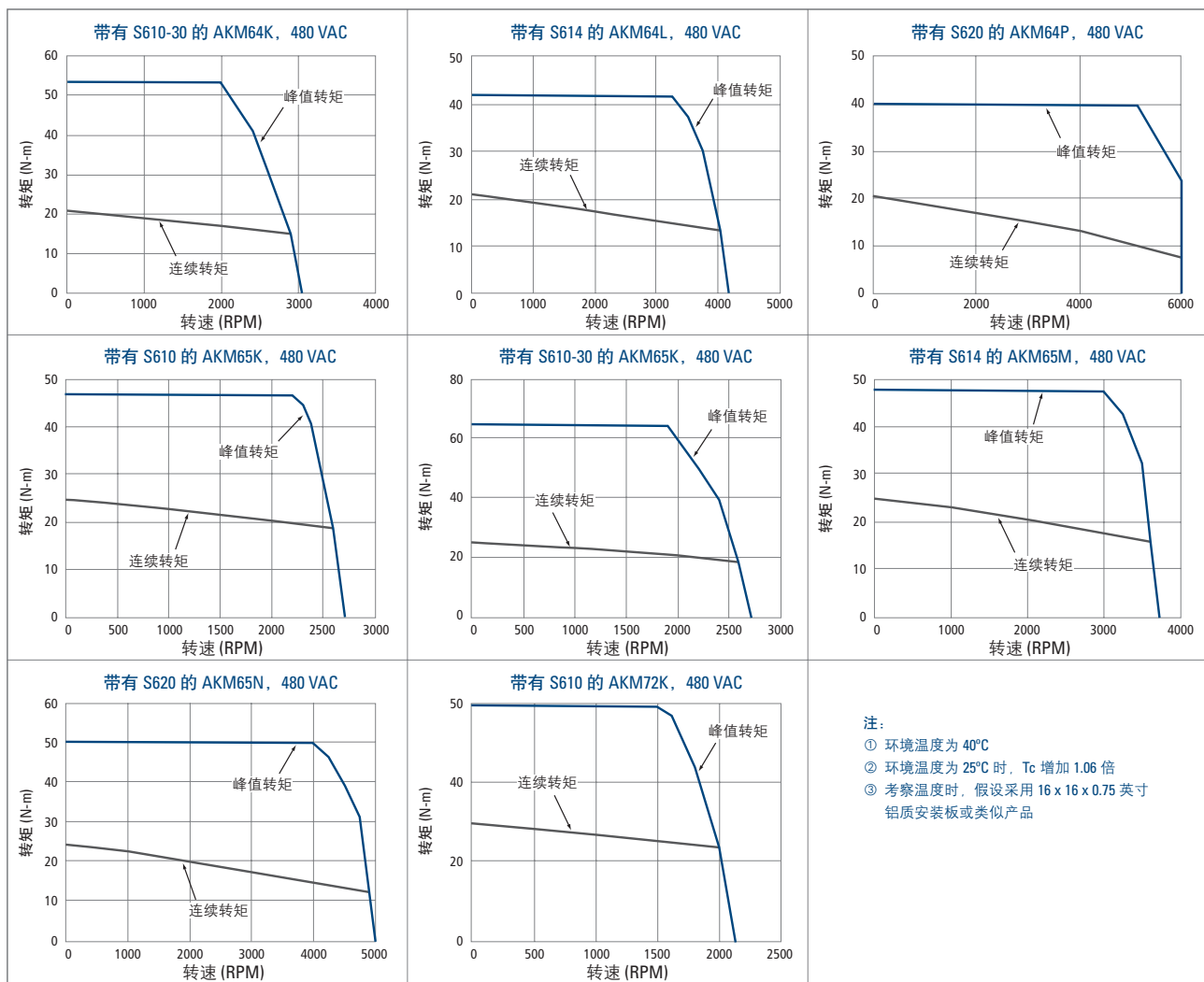
系统性能	符号	单位	AKM62K	AKM62K	AKM62M	AKM63K	AKM63K	AKM63M	AKM63N	AKM64K
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	12.2 (108.0)	12.2 (108.0)	12.2 (108.0)	16.8 (149.0)	16.8 (149.0)	17.0 (150.0)	17.0 (150.0)	20.8 (184.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	9.6	9.6	13.4	9.9	9.9	13.8	17.4	9.2
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N·m (lb-in)	9.72 (86.0)	9.72 (86.0)	9.72 (86.0)	13.4 (119.0)	13.4 (119.0)	13.6 (120.0)	13.6 (120.0)	16.6 (147.0)
峰值堵转转矩	Tp	N·m (lb-in)	22.7 (201.0)	30.1 (267.0)	22.8 (201.0)	31.0 (274.0)	42.6 (377.0)	31.4 (278.0)	34.8 (308.0)	41.2 (365.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	20.0	28.7	28.0	20.0	29.7	28.0	40.0	20.0
最大转速	Nmax	RPM	5,400	5,400	6,000	4,030	4,030	5,550	6,000	3,030
重量	Wt	kg (lb)	8.9 (19.6)	8.9 (19.6)	8.9 (19.6)	11.1 (24.4)	11.1 (24.4)	11.1 (24.4)	11.1 (24.4)	13.3 (29.3)
转子惯量	Jm	kg·cm ² (lb-in·s ²)	16.9 (15.0E-03)	16.9 (15.0E-03)	16.9 (15.0E-03)	24.2 (21.4E-03)	24.2 (21.4E-03)	24.2 (21.4E-03)	24.2 (21.4E-03)	31.6 (28.0E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器，480VAC

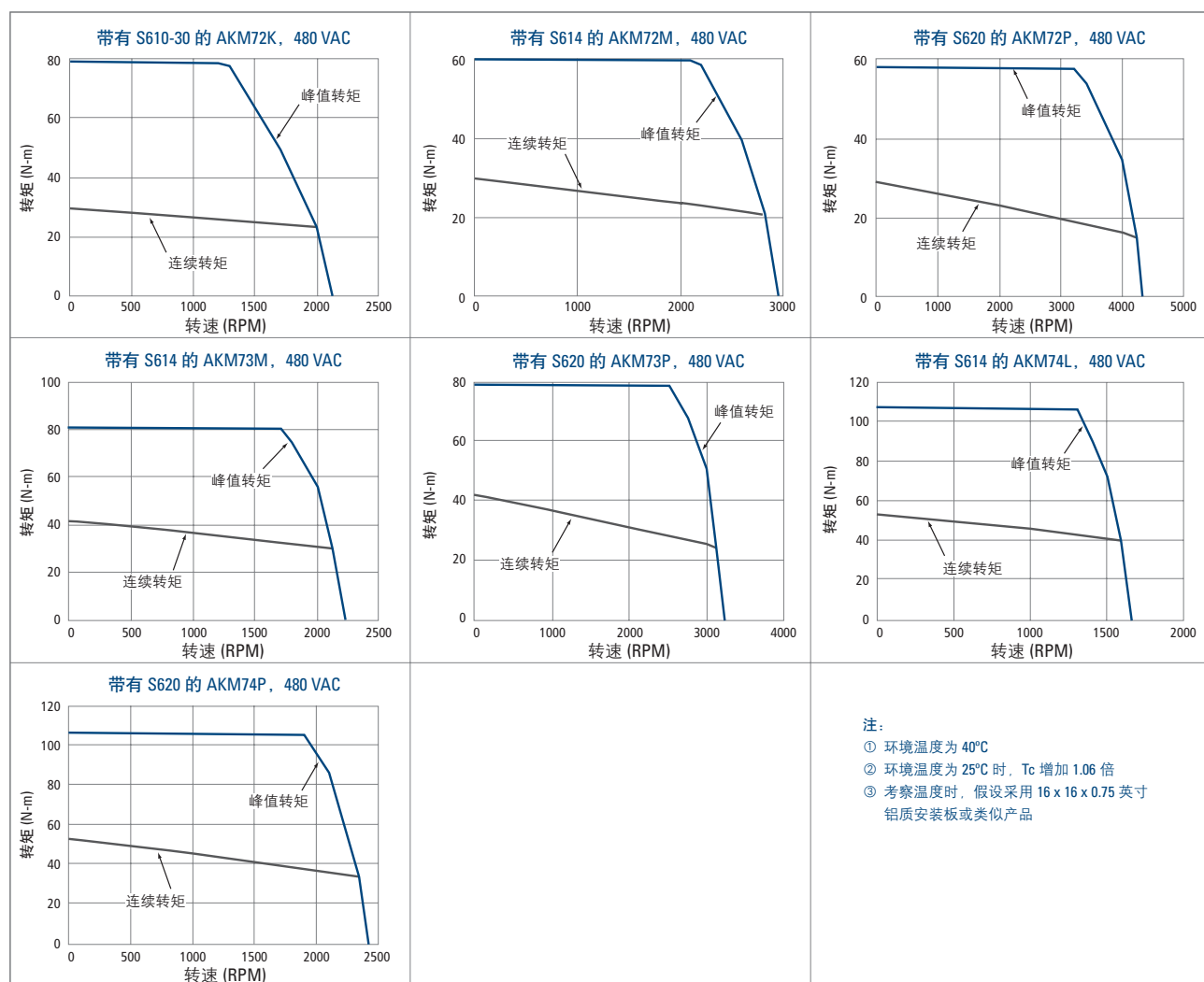
系统性能	符号	单位	AKM64K	AKM64L	AKM64P	AKM65K	AKM65K	AKM65M	AKM65N	AKM72K
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	20.8 (184.0)	21.0 (186.0)	20.4 (180.0)	24.8 (219.0)	24.8 (219.0)	25.0 (221.0)	24.3 (215.0)	29.7 (263.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	9.2	12.8	18.6	9.8	9.8	13.6	17.8	9.3
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	16.6 (147.0)	16.8 (147.0)	16.3 (144.0)	19.8 (175.0)	19.8 (175.0)	20.0 (177.0)	19.4 (172.0)	23.8 (211.0)
峰值堵转转矩	Tp	N-m (lb-in)	53.5 (474.0)	41.9 (371.0)	40.2 (355.0)	46.8 (414.0)	64.5 (571.0)	47.6 (421.0)	50.2 (444.0)	59.4 (526.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	27.5	28.0	40.0	20.0	29.4	28.0	40.0	20.0
最大转速	Nmax	RPM	3,030	4,160	6,000	2,710	2,710	3,720	5,000	2,130
重量	Wt	kg (lb)	13.3 (29.3)	13.3 (29.3)	13.3 (29.3)	15.4 (33.9)	15.4 (33.9)	15.4 (33.9)	15.4 (33.9)	19.7 (43.4)
转子惯量	Jm	kg-cm ² (lb-in-s ²)	31.6 (28.0E-03)	31.6 (28.0E-03)	31.6 (28.0E-03)	40.0 (35.4E-03)	40.0 (35.4E-03)	40.0 (35.4E-03)	40.0 (35.4E-03)	64.5 (57.1E-03)



系统概述 - AKM 电机和 S600 驱动器

AKM 电机和 S600 驱动器, 480VAC

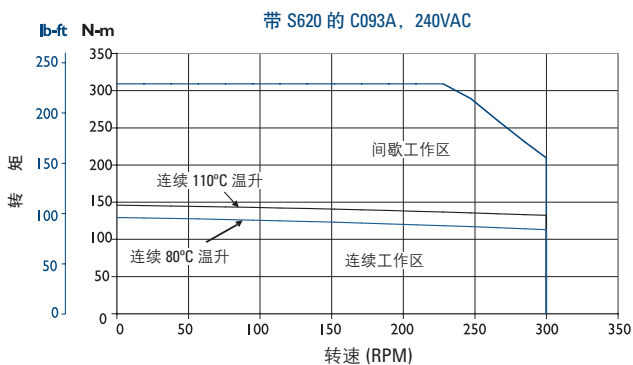
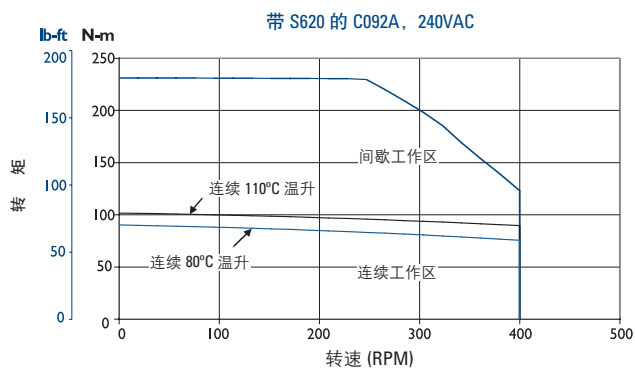
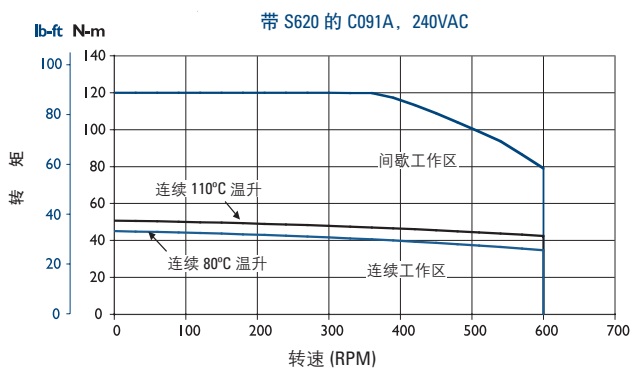
系统性能	符号	单位	AKM72K	AKM72M	AKM72P	AKM73M	AKM73P	AKM74L	AKM74P
连续堵转转矩, 100°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	29.7 (263.0)	30.0 (266.0)	29.4 (260.0)	42.0 (372.0)	41.6 (368.0)	53.0 (469.0)	52.5 (464.0)
连续堵转电流, 100°C 温升	Ic	Arms	9.3	13.0	18.7	13.6	19.5	12.9	18.5
连续转矩, 60°C 温升	Tc	N-m (lb-in)	23.8 (211.0)	24.0 (212.0)	23.5 (208.0)	33.6 (297.0)	33.3 (295.0)	42.4 (375.0)	42.0 (372.0)
峰值堵转转矩	Tp	N-m (lb-in)	79.2 (701.0)	59.8 (529.0)	58.4 (516.0)	80.7 (714.0)	79.4 (702.0)	108 (952.0)	106 (936.0)
峰值线路电流	Ip	Arms	27.8	28.0	40.0	28.0	40.0	28.0	40.0
最大转速	Nmax	RPM	2,130	2,960	4,350	2,220	3,230	1,660	2,420
重量	Wt	kg (lb)	19.7 (43.4)	19.7 (43.4)	19.7 (43.4)	26.7 (58.8)	26.7 (58.8)	33.6 (74.0)	33.6 (74.0)
转子惯量	Jm	kg-cm ² (lb-in-s ²)	64.5 (57.1E-03)	64.5 (57.1E-03)	64.5 (57.1E-03)	94.1 (81.5E-03)	94.1 (81.5E-03)	120 (106.0E-03)	121 (106.0E-03)



系统概述 - C09xA 和 S600 驱动器

CARTRIDGE DDR™ C09xA 电机和 S620 驱动器，240VAC

系统性能	符号	单位	C091A	C092A	C093A
连续堵转转矩, 100°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	50.2 (37.0)	101 (74.8)	145 (107)
连续堵转电流	Ic	Arms	12.8	15.3	17.4
连续转矩, 80°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	44.7 (33.0)	90.2 (66.5)	129 (95.0)
连续线路电流	—	Arms	11.4	13.7	15.6
峰值线路电流	Ip	N-m (lb-ft)	120 (88.2)	231 (170)	309 (228)
峰值线路电流	Ip	Arms	40.0	40.0	40.0
最大转速	Nmax	RPM	600	400	300
重量	Wt	kg (lb)	27.7 (61.0)	41.3 (91.0)	54.4 (120)
转子惯量	Jm	kg-m ² (lb-ft-s ²)	0.028 (0.021)	0.047 (0.035)	0.066 (0.049)



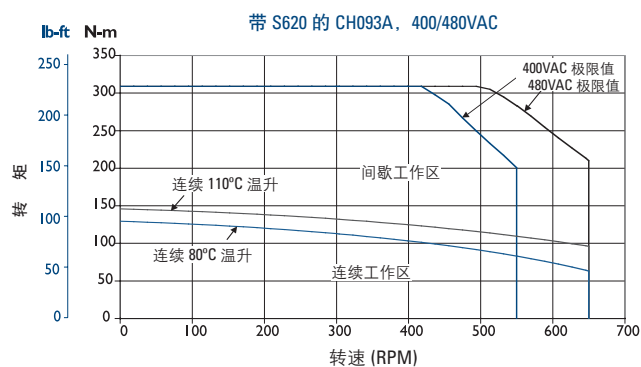
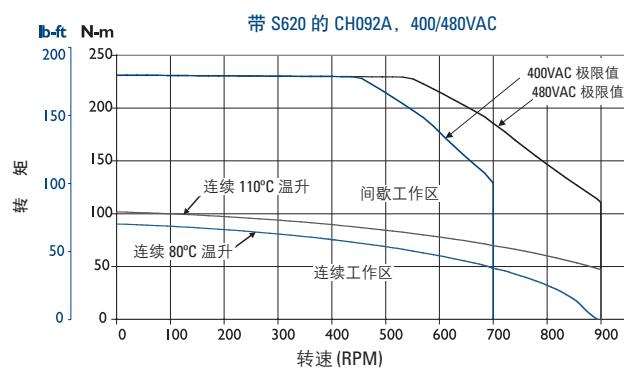
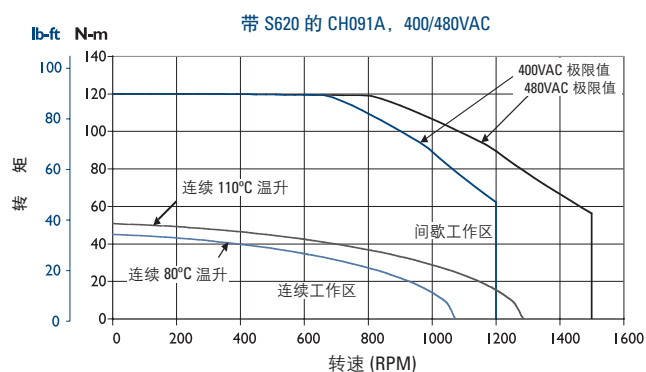
注:

- ① 环境温度为 40°C
- ② 环境温度为 25°C 时, Tc 增加 1.06 倍
- ③ 考察温度时, 假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸铝质安装板或类似产品

系统概述 - CH09xA 和 S600 驱动器

CARTRIDGE DDR™ CH09xA 电机和 S620 驱动器, 400/480VAC

系统性能	符号	单位	CH091A	CH092A	CH093A
连续堵转转矩, 100°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	50.2 (37.0)	101 (74.8)	145 (107)
连续线路电流	Ic	Arms	12.8	15.3	17.4
连续转矩, 80°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	44.7 (33.0)	90.2 (66.5)	129 (95.0)
连续线路电流	—	Arms	11.4	13.7	15.6
峰值转矩	Tp	N-m (lb-ft)	120 (88.2)	231 (170)	309 (228)
峰值线路电流	Ip	Arms	40.0	40.0	40.0
最大转速 (400V)	Nmax	RPM	1200	700	550
最大转速 (480V)	Nmax	RPM	1500	900	650
重量	Wt	kg (lb)	27.7 (61.0)	41.3 (91.0)	54.4 (120)
转子惯量	Jm	kg-m ² (lb-ft-s ²)	0.028 (0.021)	0.047 (0.035)	0.066 (0.049)



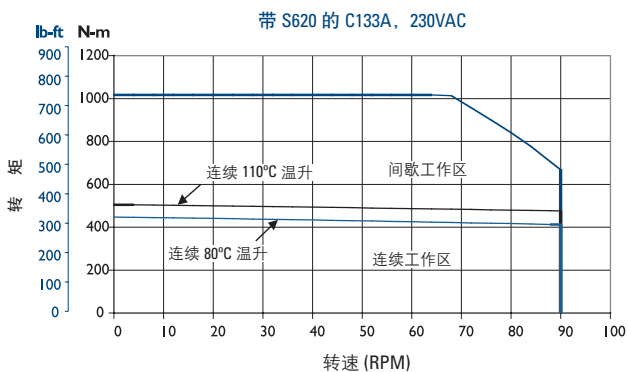
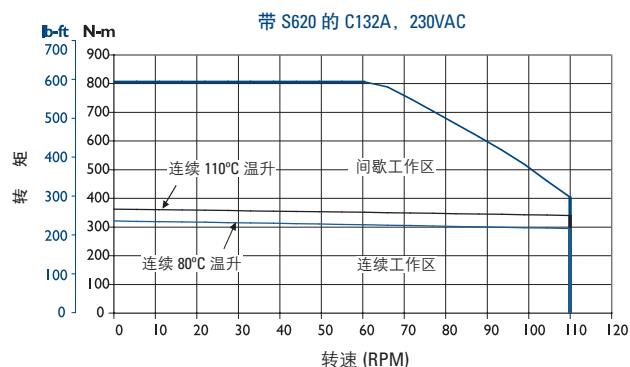
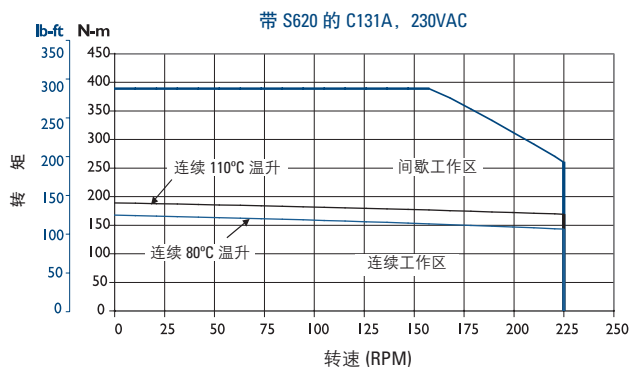
注:

- ① 环境温度为 40°C
- ② 环境温度为 25°C 时, Tc 增加 1.06 倍
- ③ 考察温度时, 假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸铝质安装板或类似产品

系统概述 - C13xA 和 S600 驱动器

CARTRIDGE DDR™ C13xA 电机和 S620 驱动器，230VAC

系统性能	符号	单位	C131A	C132A	C133A
连续堵转转矩, 100°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	188 (139)	361 (266)	504 (372)
连续堵转电流	Ic	Arms	15.6	13.9	16.8
连续转矩, 80°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	167 (123)	320 (236)	447 (330)
连续线路电流	—	Arms	13.8	12.4	14.9
连续线路电流	Tp	N-m (lb-ft)	389 (287)	806 (595)	1016 (750)
峰值线路电流	Ip	Arms	40.0	40.0	40.0
最大转速	Nmax	RPM	225	110	90
重量	Wt	kg (lb)	63.5 (140)	101 (223)	132 (292)
转子惯量	Jm	kg-m ² (lb-ft-s ²)	0.124 (0.091)	0.225 (0.166)	0.302 (0.223)

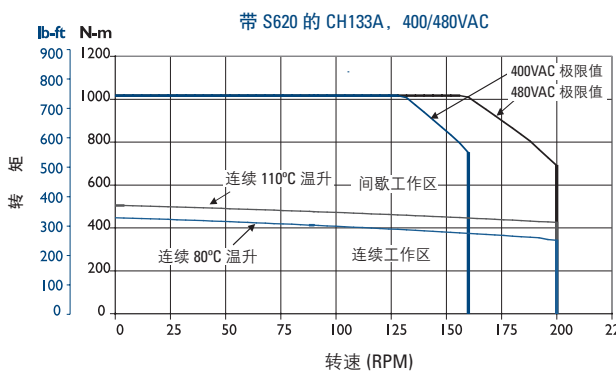
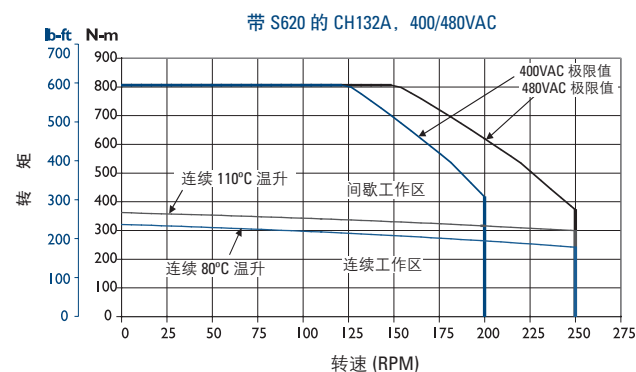
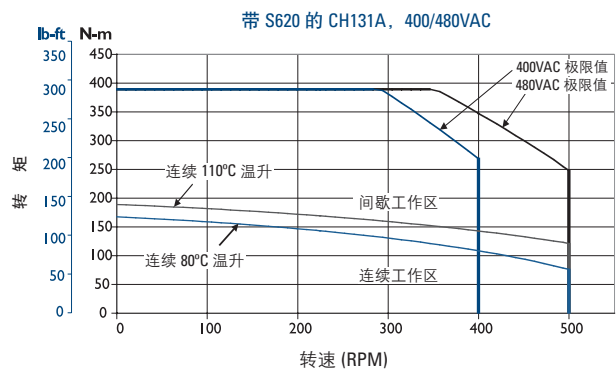


- 注:
- ① 环境温度为 40°C
 - ② 环境温度为 25°C 时, Tc 增加 1.06 倍
 - ③ 考察温度时, 假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸铝质安装板或类似产品

系统概述 - CH13xA 和 S600 驱动器

CARTRIDGE DDR™ C13xA 电机和 S620 驱动器，400/480VAC

系统性能	符号	单位	CH131A	CH132A	CH133A
连续堵转转矩, 100°C 温升①②③	Tc	N·m (lb·ft)	188 (139)	361 (266)	504 (372)
连续堵转电流	Ic	Arms	15.6	13.9	16.8
连续转矩, 80°C 温升①②③	Tc	N·m (lb·ft)	167 (123)	320 (236)	447 (330)
连续线路电流	—	Arms	13.8	12.4	14.9
峰值线路电流	Tp	N·m (lb·ft)	389 (287)	806 (595)	1016 (750)
峰值线路电流	Ip	Arms	40.0	40.0	40.0
最大转速 (400V)	Nmax	RPM	400	200	160
最大转速 (480V)	Nmax	RPM	500	250	200
重量	Wt	kg (lb)	63.5 (140)	101 (223)	132 (292)
转子惯量	Jm	kg·m² (lb·ft·s²)	0.124 (0.091)	0.225 (0.166)	0.302 (0.223)

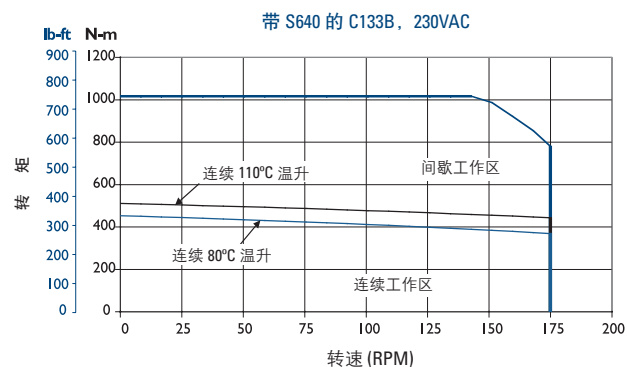
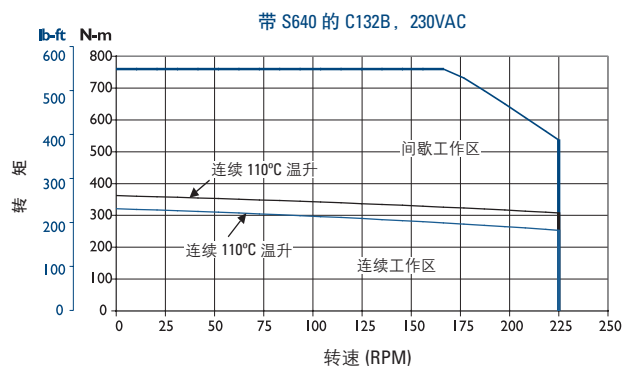
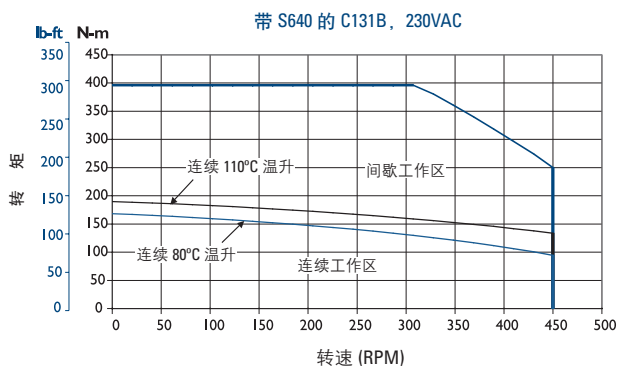


注：
① 环境温度为 40°C
② 环境温度为 25°C 时，Tc 增加 1.06 倍
③ 考察温度时，假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸
铝质安装板或类似产品

系统概述 - C13xB 和 S600 驱动器

CARTRIDGE DDR™ C13xB 电机 (高速绕组) 和 S640 驱动器, 230VAC

系统性能	符号	单位	C131B	C132B	C133B
连续堵转转矩, 100°C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	190 (140)	361 (266)	504 (372)
连续堵转电流	Ic	Arms	29.2	29.6	32.7
连续转矩, 80 °C 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	168 (124)	320 (236)	451 (333)
连续线路电流	—	Arms	25.9	26.3	29.0
峰值线路电流	Tp	N-m (lb-ft)	396 (292)	759 (560)	1017 (750)
峰值线路电流	Ip	Arms	80.0	80.0	80.0
最大转速	Nmax	RPM	450	225	175
重量	Wt	kg (lb)	63.5 (140)	101 (223)	132 (292)
转子惯量	Jm	kg-m² (lb-ft-s²)	0.124 (0.091)	0.225 (0.166)	0.302 (0.223)



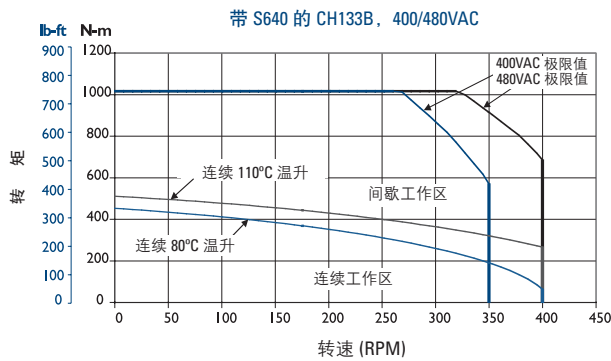
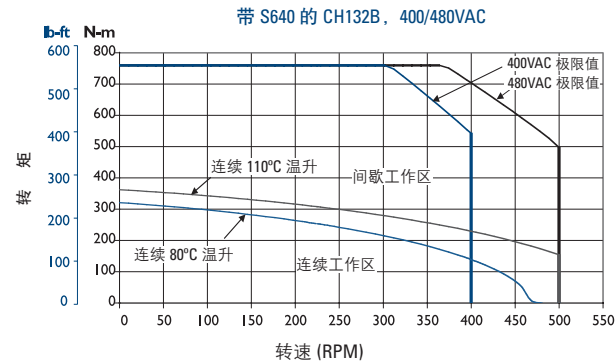
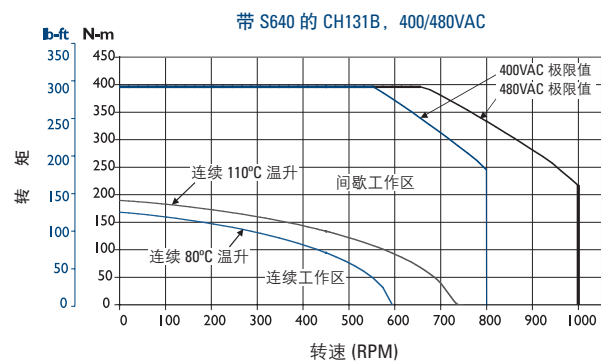
注:

- ① 环境温度为 40°C
- ② 环境温度为 25°C 时, Tc 增加 1.06 倍
- ③ 考察温度时, 假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸铝质安装板或类似产品

系统概述 - CH13xB 和 S600 驱动器

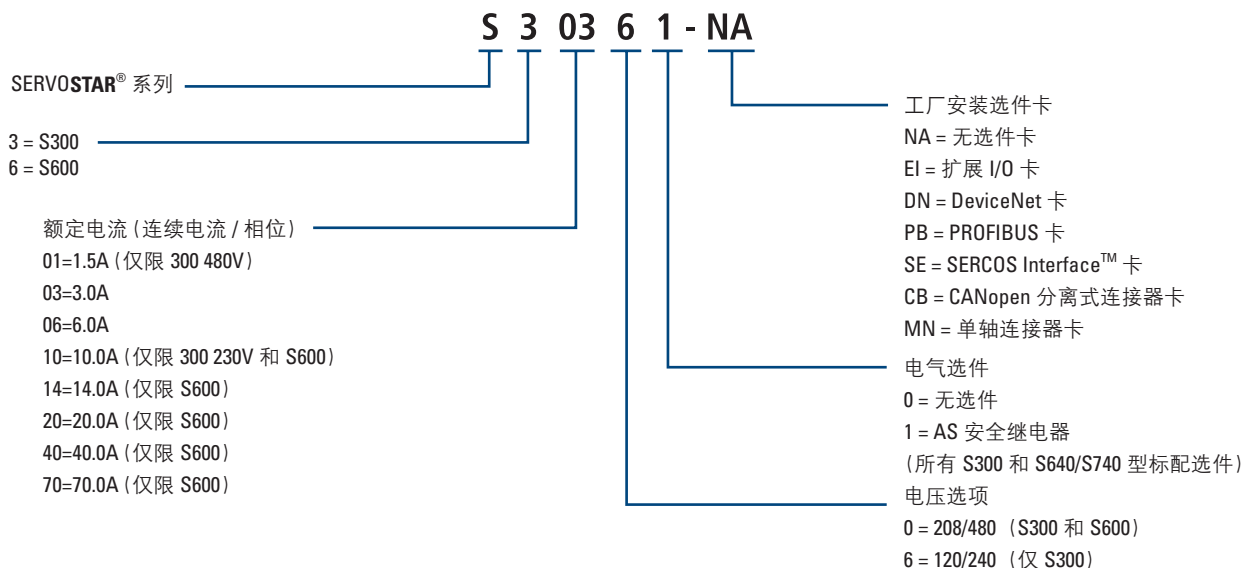
CARTRIDGE DDR™ C13xB 电机（高速绕组）和 S640 驱动器，400/480VAC

系统性能	符号	单位	CH131B	CH132B	CH133B
连续堵转转矩，100℃ 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	190 (140)	361 (266)	504 (372)
连续堵转电流	Ic	Arms	29.2	29.6	32.7
连续转矩，80℃ 温升①②③	Tc	N-m (lb-ft)	168 (124)	320 (236)	451 (333)
连续线路电流	—	Arms	25.9	26.3	29.0
峰值线路电流	Tp	N-m (lb-ft)	396 (292)	759 (560)	1017 (750)
峰值线路电流	Ip	Arms	80.0	80.0	80.0
最大转速 (400V)	Nmax	RPM	800	400	350
最大转速 (480V)	Nmax	RPM	1000	500	400
重量	Wt	kg (lb)	63.5 (140)	101 (223)	132 (292)
转子惯量	Jm	kg-m² (lb-ft-s²)	0.124 (0.091)	0.225 (0.166)	0.302 (0.223)



注：
① 环境温度为 40℃
② 环境温度为 25℃ 时，Tc 增加 1.06 倍
③ 考察温度时，假设采用 16 x 16 x 0.75 英寸
铝质安装板或类似产品

S300 和 S600 订货号系统系统和附件



* 注: 驱动器发货时不带 X9 连接器

附件

选件卡:

OPT-EI = 现场安装扩展 I/O 卡
OPT-DN = 现场安装 DeviceNet 卡
OPT-PB = 现场安装 PROFIBUS 卡
OPT-SE = 现场安装 SERCOS 卡
OPT-CB = 现场安装 CANopen 可分离连接器卡
OPT-MN = 现场安装单轴控制器卡

外部再生电阻器:

BAR-300-66 = 300W, 66Ω (适用于 S30361、S30661、S31061)
BAR-600-66 = 600W, 66Ω (适用于 S30661、S31061)
BAR-1000-66 = 1000W, 66Ω (适用于 S30661、S31061)
BAR-300-91 = 300W, 91Ω (适用于 S30101、S30301、S30601)
BAR-600-91 = 600W, 91Ω (适用于 S30301、S30601)
BAR-1000-91 = 1000W, 91Ω (适用于 S30301、S30601)
BAR-250-33 = 250W, 33Ω (适用于 S603、606、610、614、620)
BAR-500-33 = 500W, 33Ω (适用于 S603、606、610、614、620)
BAR-1500-33 = 1500W, 33Ω (适用于 S606、610、614、620)
BAR-2000-15 = 2000W, 15Ω (适用于 S640)
BAR-3000-15 = 3000W, 15Ω (适用于 S640)
BAR-6000-15 = 6000W, 15Ω (适用于 S640)
BAR-2000-10 = 2000W, 10Ω (适用于 S670)
BAR-3000-10 = 3000W, 10Ω (适用于 S670)
BAR-6000-10 = 6000W, 10Ω (适用于 S670)

电源滤波器和扼流圈:

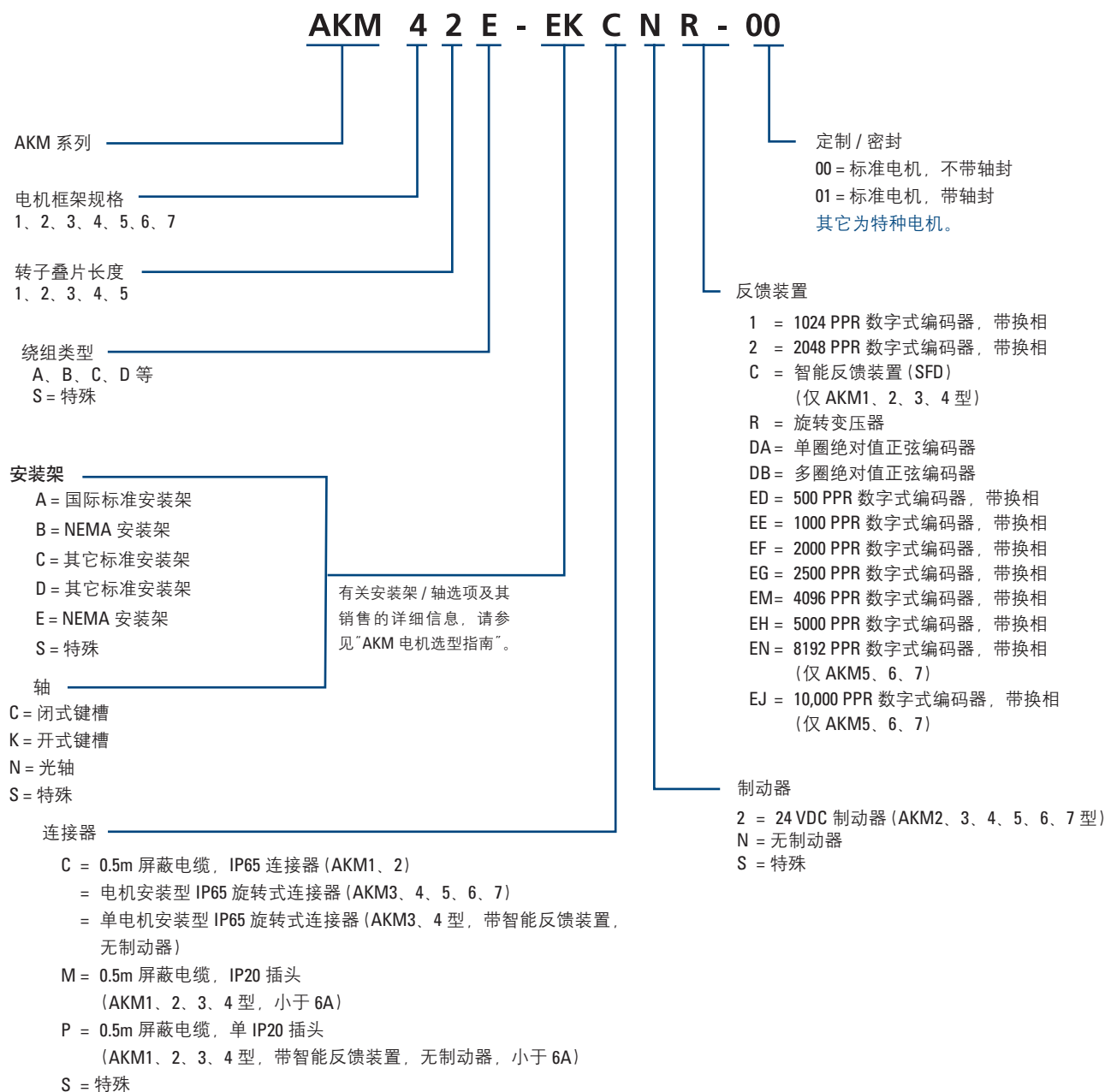
LF-42 = 42A 电源干扰抑制滤波器 3EF-42 (适用于 S640)
LF-75 = 75A 电源干扰抑制滤波器 3EF-75 (适用于 S670)
LF-100 = 100A 电源干扰抑制滤波器 3EF-100 (适用于 S640)
LF-130 = 130A 电源干扰抑制滤波器 3EF-130 (适用于 S640)
3YL-20 = 电机扼流圈 (适用于所有驱动器)
LC-60 = 60 A, 0.5 mH 电源扼流圈 3L0.5-60 (适用于 S640)

LC-75 = 75 A, 0.4 mH 电源扼流圈 3L0.5-60 (适用于 S670)
LC-100 = 100 A, 0.3 mH 电源扼流圈 3L0.5-60 (适用于 S640)
LC-130 = 130 A, 0.2mH 电源扼流圈 3L0.5-60 (适用于 S640/670)

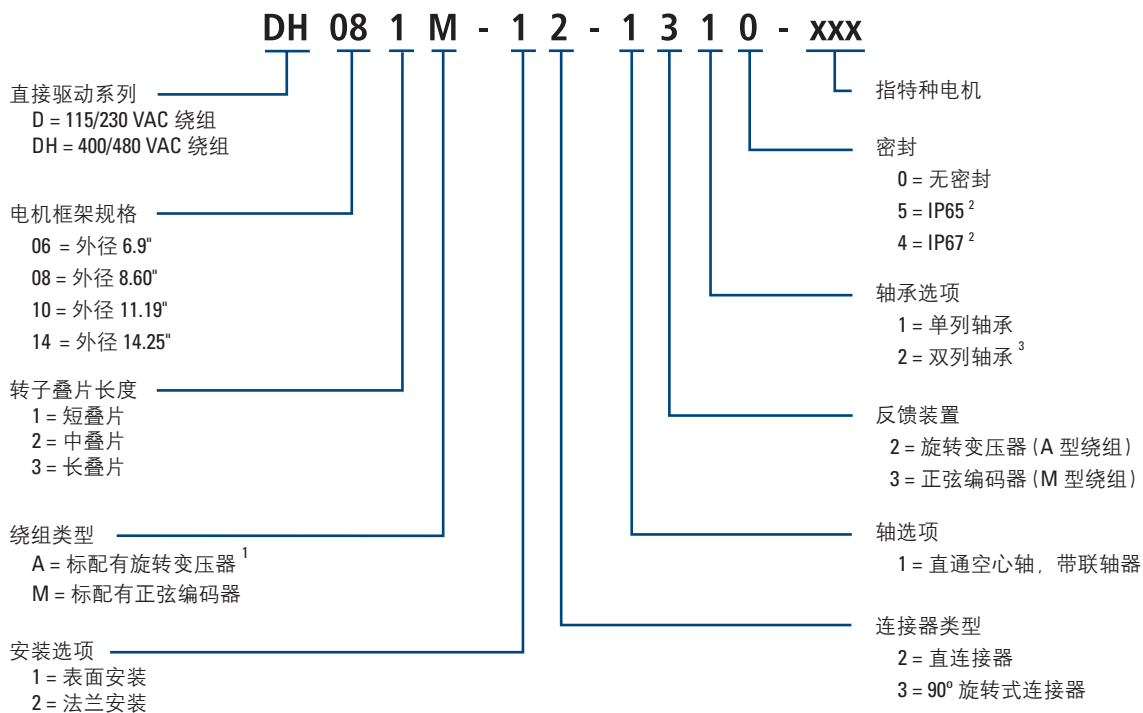
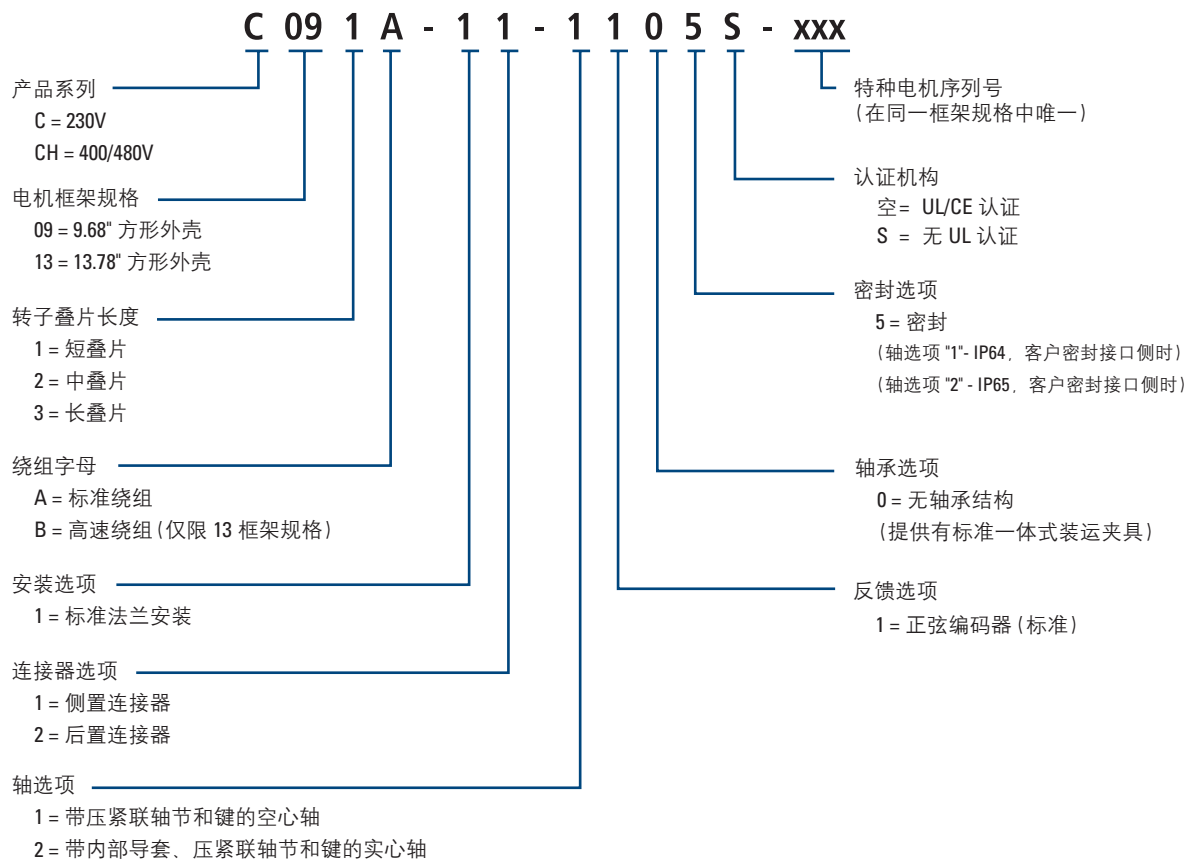
通讯电缆 / 连接器:

A-922505 = RS-232 通讯电缆
A-SR6Y = RS-232 多链路电缆, 最多可将 PC 机连接至 4 个驱动器
CAN-LPT1 = CAN 加密狗 (并口)
CAN-USB = CAN 加密狗 (USB 口)
CAN-002 = CAN 加密狗电缆
S6-HALL = HALL 加密狗 (仅适用 S600)
CON-S3X0L = X0 配接器 (仅适用 S30x61)
CON-S3X0H = X0 配接器 (仅适用 S30x01)
CON-S3X3 = X3 配接器 (仅适用 S300)
CON-S3X4 = X4 配接器 (仅适用 S300)
CON-S3X8L = X8 配接器 (仅适用 S30x61)
CON-S3X8H = X8 配接器 (仅适用 S30x01)
CON-S3X9L = X9 配接器 (仅适用 S30x61)
CON-S3X9H = X9 配接器 (仅适用 S30x01)
CON-S6X0A = X0A 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X0B = X0B 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X1 = X1 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X2 = X2 配接器 (适用于 S300/S600)
CON-S6X3 = X3 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X4 = X4 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X4A = X4A 配接器 (仅适用 S640/670)
CON-S6X7 = X7 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X8 = X8 配接器 (仅适用 S600)
CON-S6X9 = X9 配接器 (仅适用 S600)

AKM 电机订货号系统



CDDR 和 DDR 电机订货号系统

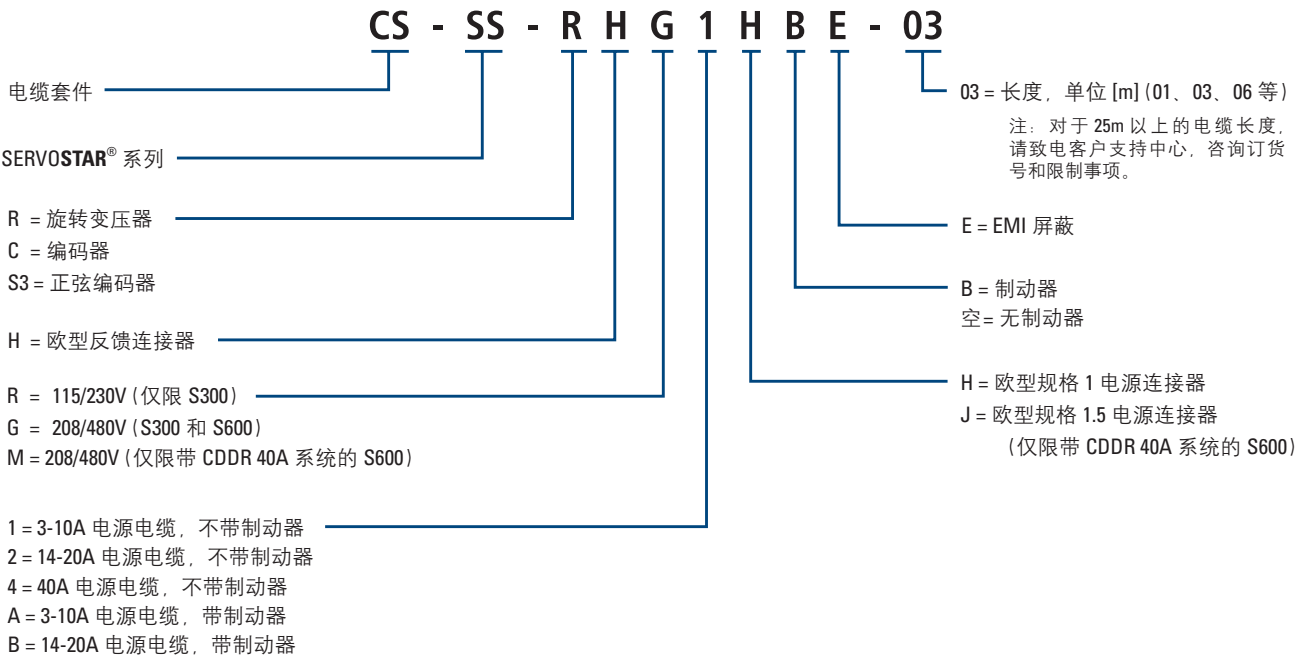


注: ¹ 所有型号, D14x 和 DH14 除外

² 仅限旋转变压器型

³ D143 和 DH143 型标配。

电缆套件订货号系统



注: 电缆额定电流是指与驱动器连续值相对应的电机连续值。

详情咨询，请直接联络：

KFME 祺信机电工程（深圳）有限公司
KEYFAITH MECHANICAL & ELECTRICAL ENGINEERING(SHENZHEN)CO.,LTD

TEL:0755-83288220
FAX:0755-83288212

公司主页：www.keyfahith.cn
地址：深圳市福田区泰然九路212栋503室



*Helping you build a better machine, **faster***