

L 系列智能伺服驱动器是基于直流电源供电的系列高性能有刷或无刷电机驱动器，可以实现位置、速度和力矩控制。驱动器可以通过CANopen实现分布式控制，也提供了模拟或数字指令接口，以实现单机运行模式。

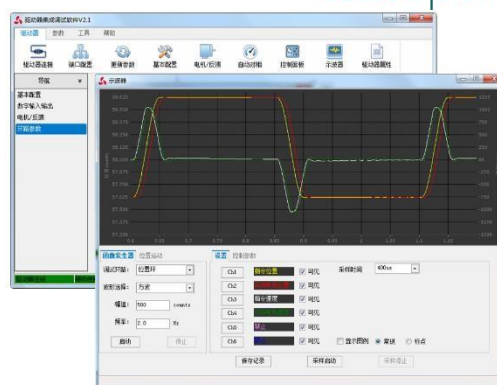


专用的 SME 集成调试软件，基于 Windows 环境，简单易用，可以很方便地设置驱动器参数，进行系统调试和性能评估。

CANopen

## 主要特性

- ◆ 控制驱动有刷电机、无刷电机、力矩电机
- ◆ 控制模式：位置、速度、转矩
- ◆ 集成调试软件，通过串口通信设置调整参数
- ◆ 单一直流电源供电
- ◆ 保护：过流、过压、欠压、短路、过温、I<sup>2</sup>T 等



## 指令与通讯

- ◆ 步进脉冲；
- ◆ 模拟量位置、速度、转矩
- ◆ PWM 速度、转矩
- ◆ CANopen、RS232、RS485

## 反馈

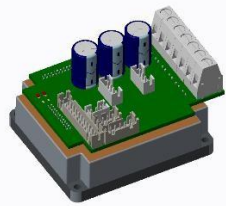
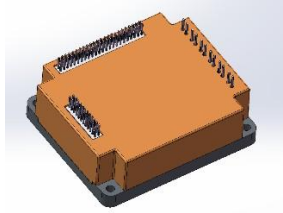
- ◆ 数字霍尔
- ◆ 正交增量编码器
- ◆ Biss-C/SSI 编码器
- ◆ 旋转变压器

## 输入输出

- ◆ ±10V 模拟量输入
- ◆ 可配置数字量输入
- ◆ 可配置数字量输出

## 主要应用

机器人、AGV 小车、贴片机、激光打标机、半导体组装及测试设备、医疗设备、印刷、包装、纺织、激光加工、数控机床、航空、航天等要求高速、高精度、高动态响应、低噪音的中小型自动化设备。



型号	SDM-4805	SDC-6005/10-M		SDC-6005/10	
供电电压Vcc	12 ~ 55VDC	12 ~ 65VDC		12 ~ 65VDC	
最大输出电压	0.9×Vcc	0.9×Vcc		0.9×Vcc	
最大输出电流	10A(<1s)	10A	20A	10A	20A
连续输出电流	5A	5A	10A	5A	10A
控制模式	位置/速度/力矩	位置/速度/力矩		位置/速度/力矩	
功率级开关频率	50kHz	50kHz		50kHz	
电流环刷新频率	25kHz(40μs)	25kHz(40μs)		25kHz(40μs)	
速度环刷新频率	2.5kHz(400μs)	2.5kHz(400μs)		2.5kHz(400μs)	
位置环刷新频率	2.5kHz(400μs)	2.5kHz(400μs)		2.5kHz(400μs)	
最大速度 (1 对极)	60000rpm	60000rpm		60000rpm	
输入信号					
数字霍尔传感器	H1, H2, H3	H1, H2, H3		H1, H2, H3	
编码器	A/B/I 差分或单端, 最大 5MHz	A/B/I 差分或单端, 最大 5MHz; 可选 Biss-C/SSI、旋转变压器;			
数字输入	10 路(其中 5 路高速)	6 路		6 路	
模拟输入	1 路差分或单端, ±10V	1 路差分或单端, ±10V		1 路差分或单端, ±10V	
输出信号					
数字输出	3 路	4 路		4 路	
通讯接口					
RS232	最大 115200bps	TTL, 2 路, 最大 115200bps		RS232, 最大 115200bps, RS485, 可选	
CANopen	最大 1Mbps	最大 1Mbps		最大 1Mbps	
环境条件					
工作温度	-40 ~ +55°C	-40 ~ +55°C		-40 ~ +55°C	
工作湿度	5 ~ 95%, 无凝露	5 ~ 95%, 无凝露		5 ~ 95%, 无凝露	
存储温度	-40 ~ +85°C	-40 ~ +85°C		-40 ~ +85°C	
结构数据					
重量	40g	75g		105g	
尺寸	63.5×40.6×21.0mm	55.0×46.5×22.0mm		64.0×46.5×37.5mm	
安装	插针式接口, 螺钉锁紧	插针式接口, 螺钉锁紧		模块式, 螺钉锁紧	

注： 1.可提供定制化服务，包括驱动器外形尺寸、接口等。