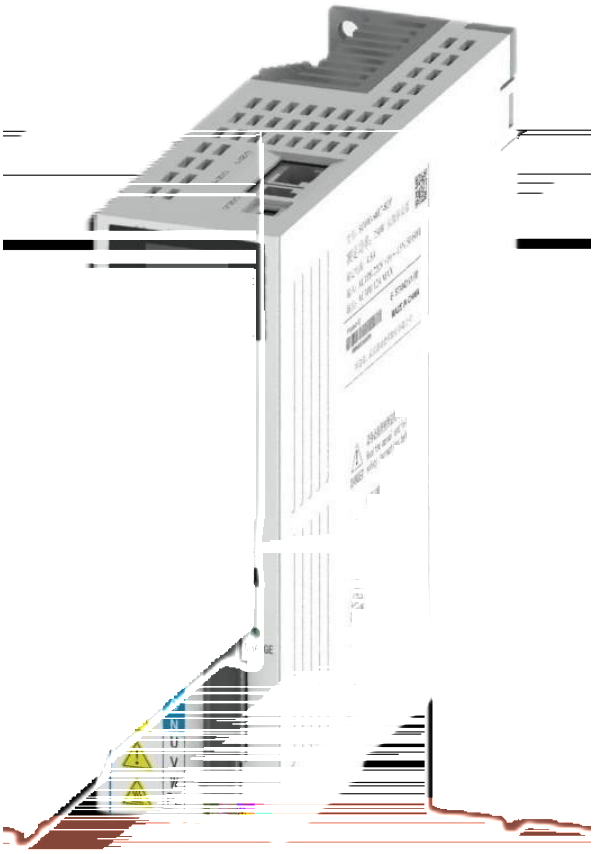


危険	
警告	
注意	

危险

警告

注意

警告

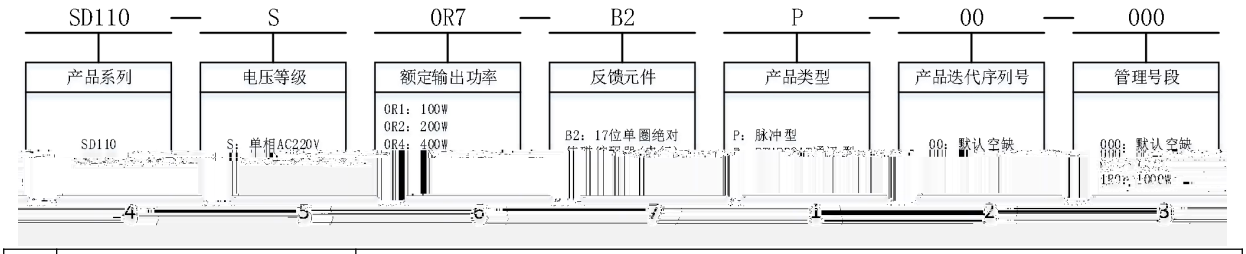
注意
警告
警告
危险

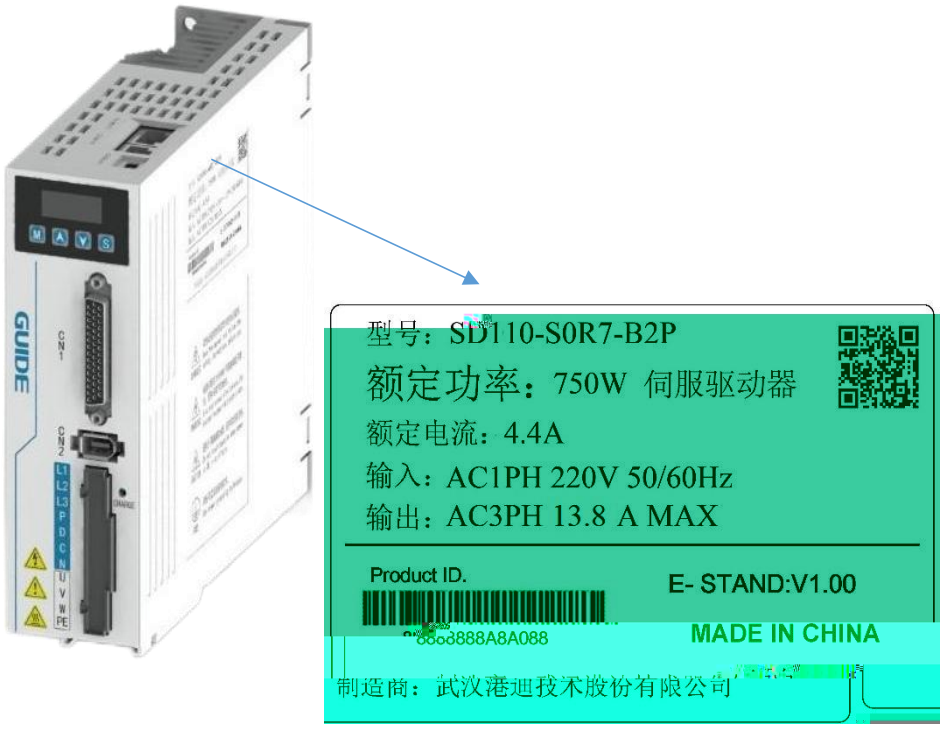
危险

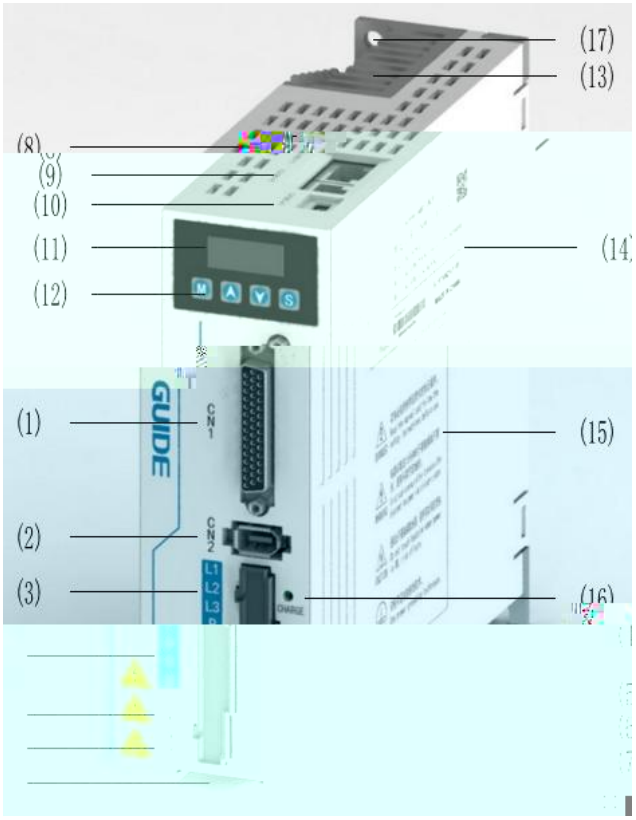
警告

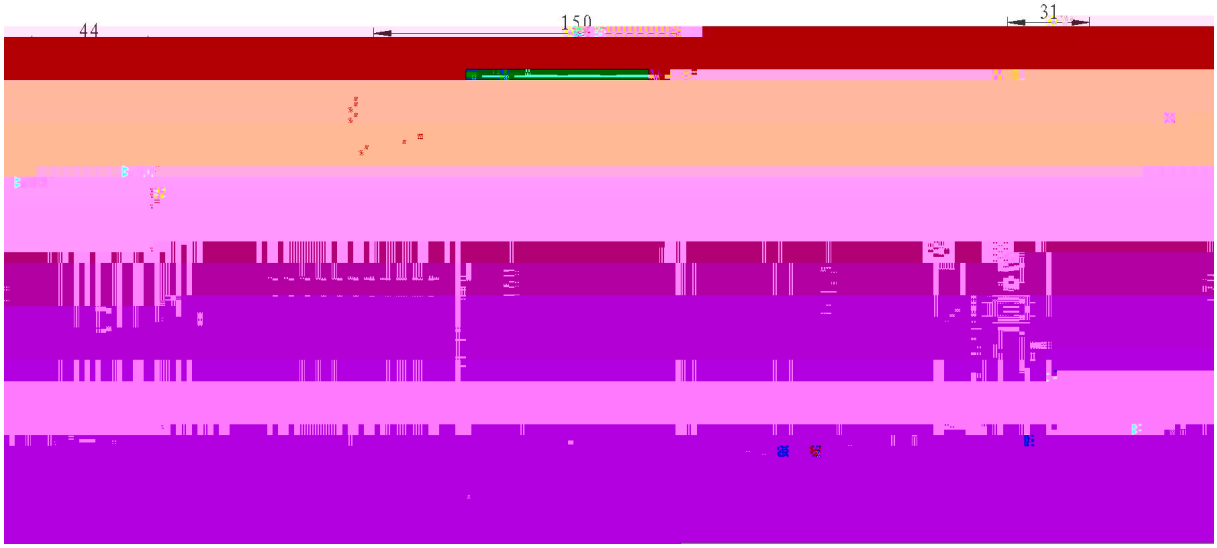
警告

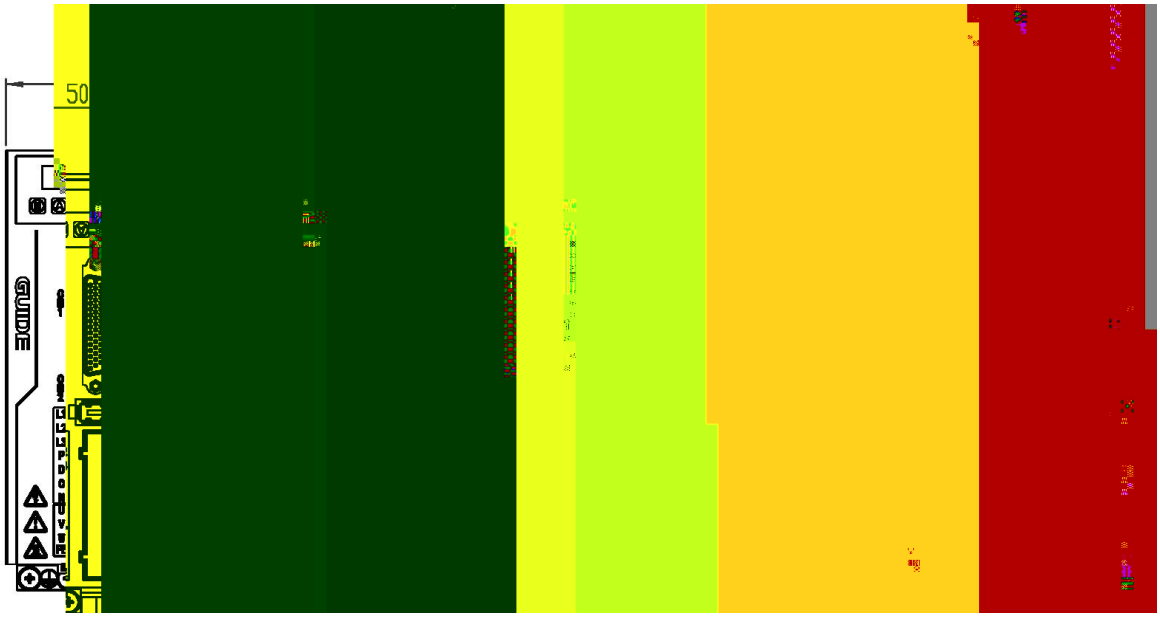
GUIDE

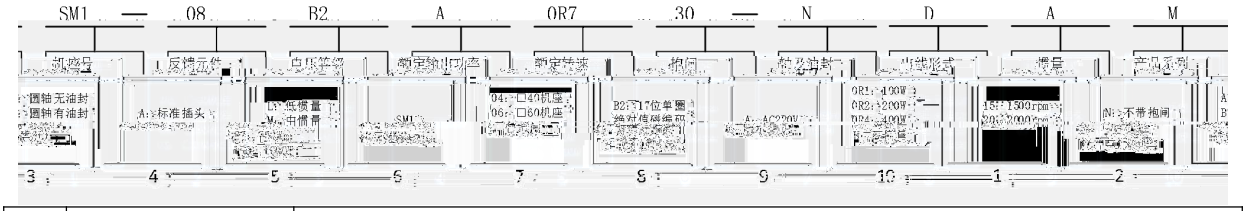

SD110
S
0R7
B2
P
00
000
产品系列
电压等级
额定输出功率
反馈元件
产品类型
产品迭代序列号
管理号段
SD110
S：单相AC220V
0R1：100W
0R2：200W
0R4：400W
B2：17位单圈绝对
P：脉冲型
00：默认空缺
000：默认空缺
1R0：1000W
4
5
6
7
1
2
3

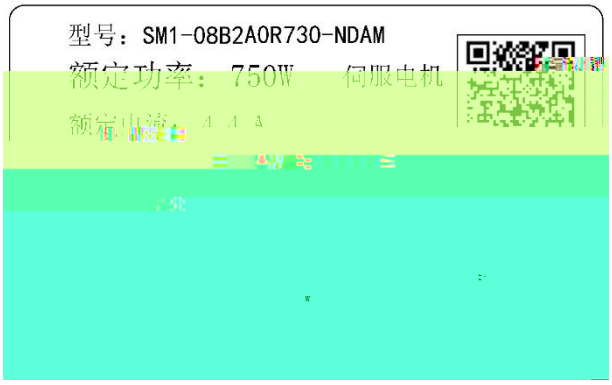

GUIDE
型号：SD110-S0R7-B2P
额定功率：750W 伺服驱动器
额定电流：4.4A
输入：AC1PH 220V 50/60Hz
输出：AC3PH 13.8 A MAX
Product ID.
E- STAND:V1.00
MADE IN CHINA
制造商：武汉港迪技术股份有限公司

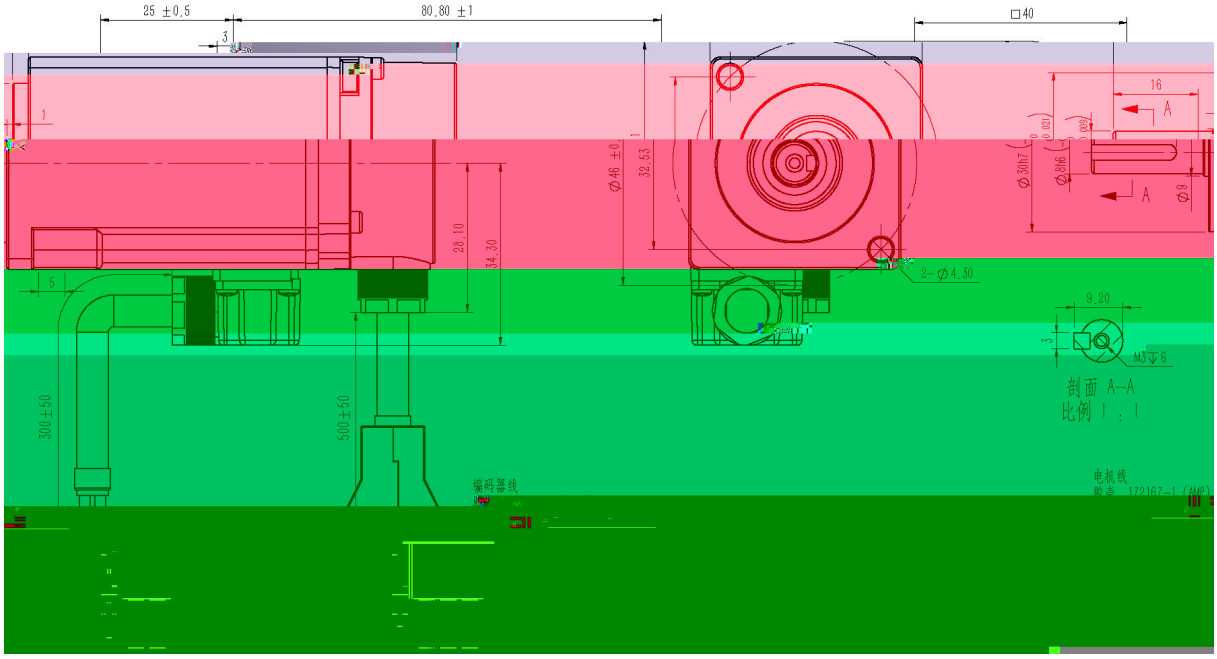

(17)
(13)
(8)
(9)
(10)
(11)
(12)
(14)
(1)
(15)
(2)
(3)
(16)
GUIDE

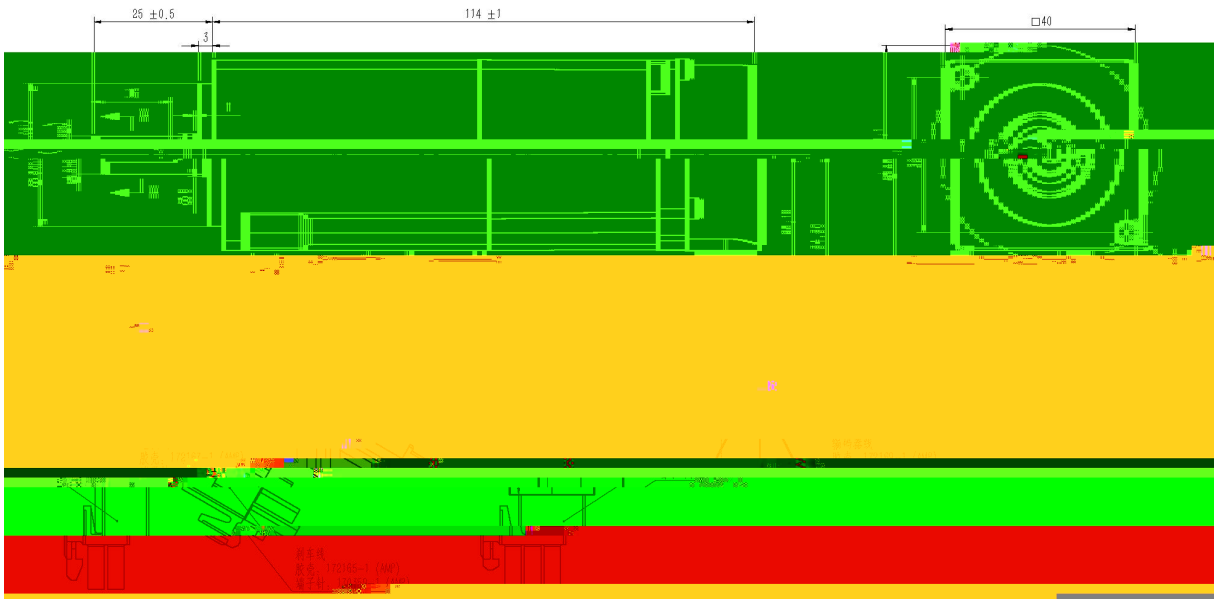

44
150
31

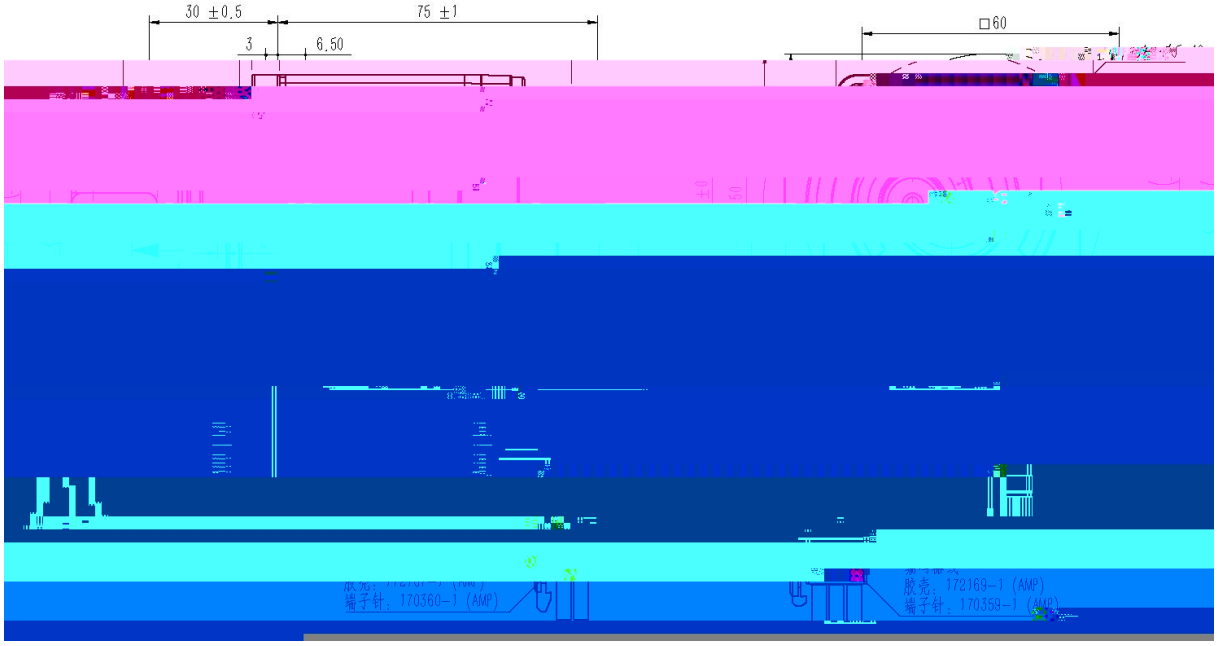

50
GUIDE

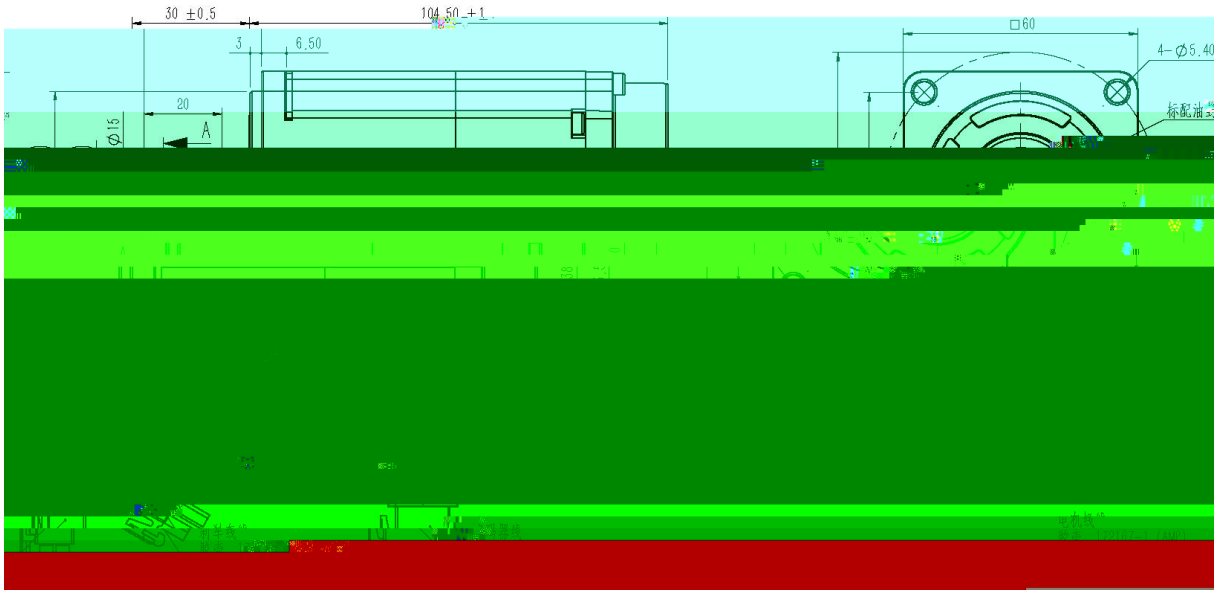

SM1
08
B2
A
0R7
30
N
D
A
M
3
4
5
6
7
8
9
10
1
2

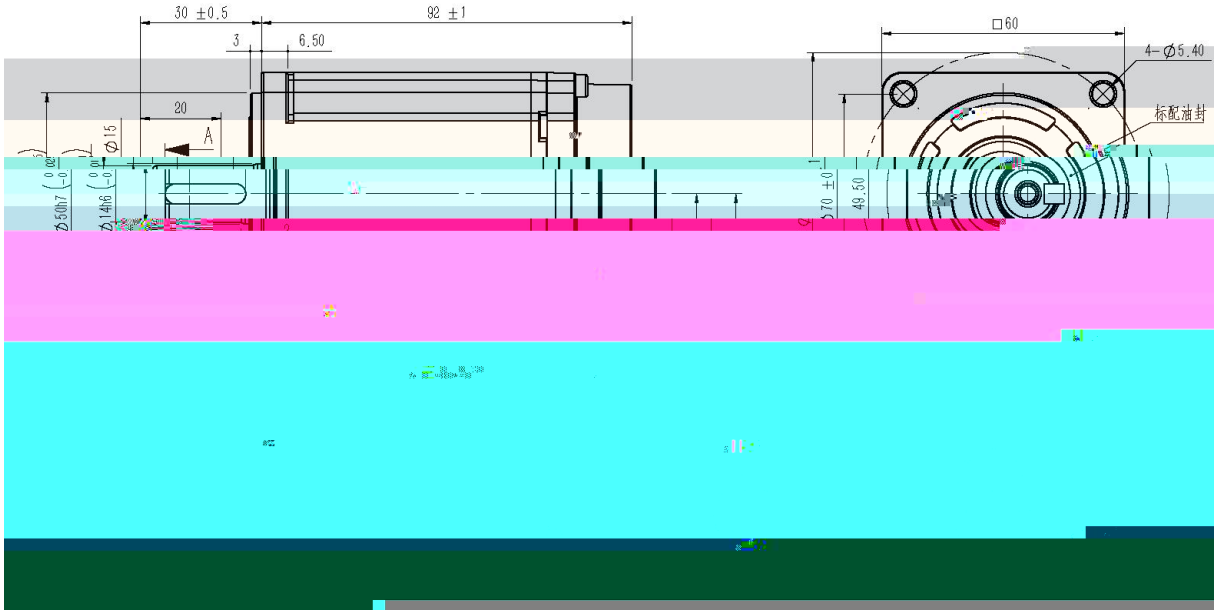

型号：SM1-08B2A0R730-NDAM
额定功率： 750W 伺服电机

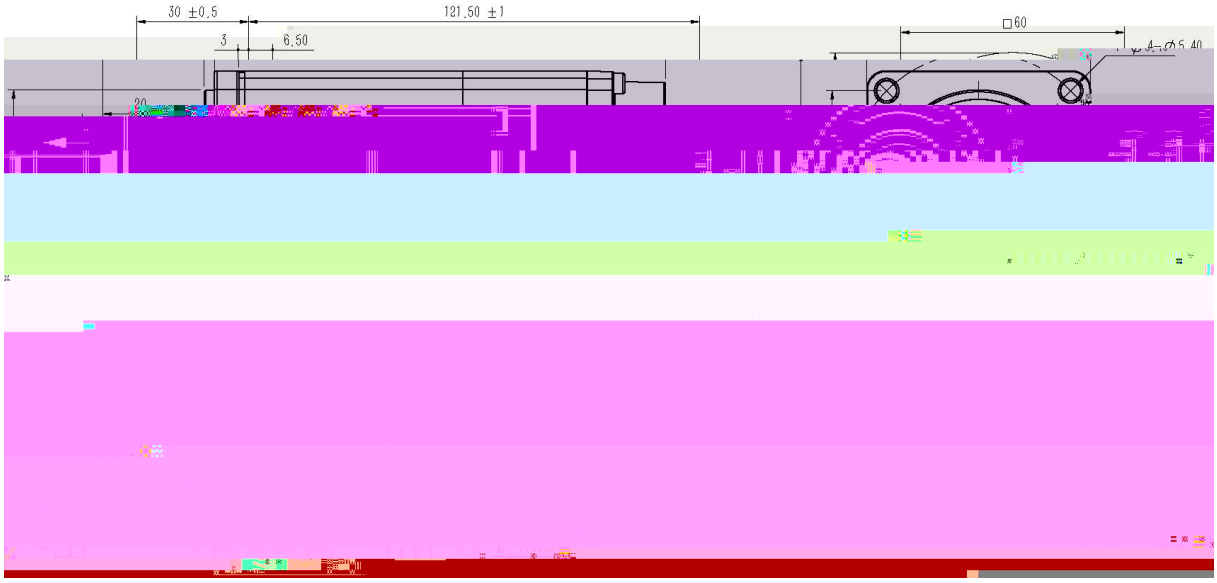

25 ±0.5
80.80 ±1
□40
16
A
A
Ø46 ±0
32.53
28.10
34.30
2-Ø4.30
9.20
M3
剖面 A-A
比例 1 : 1
380±50
500±50
编码器线
电机线

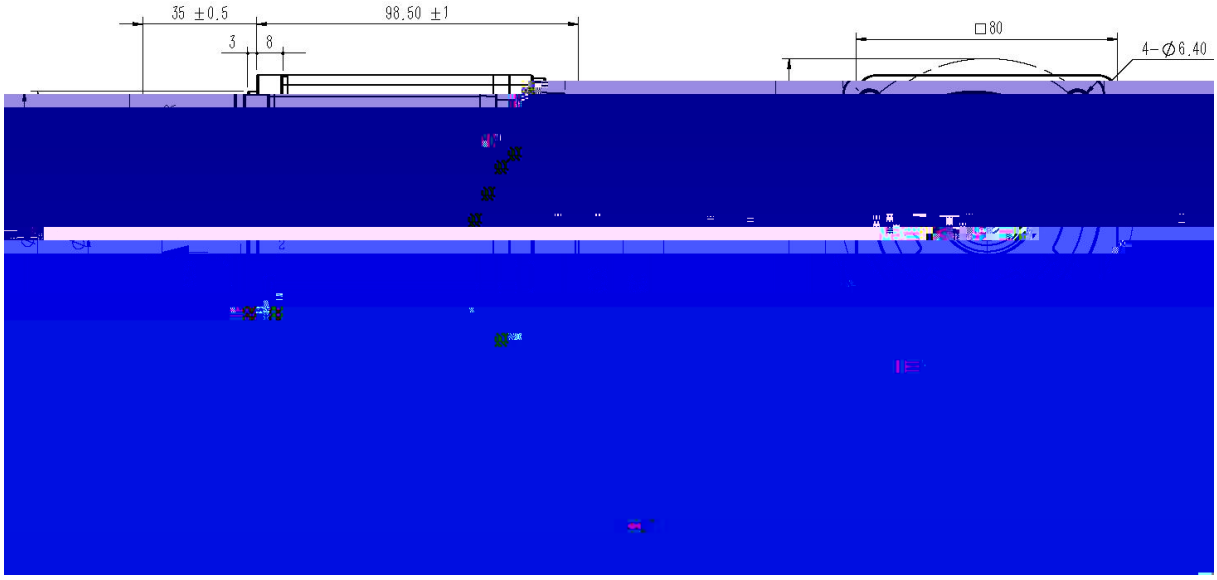

25 ±0.5
114 ±1
3
□40

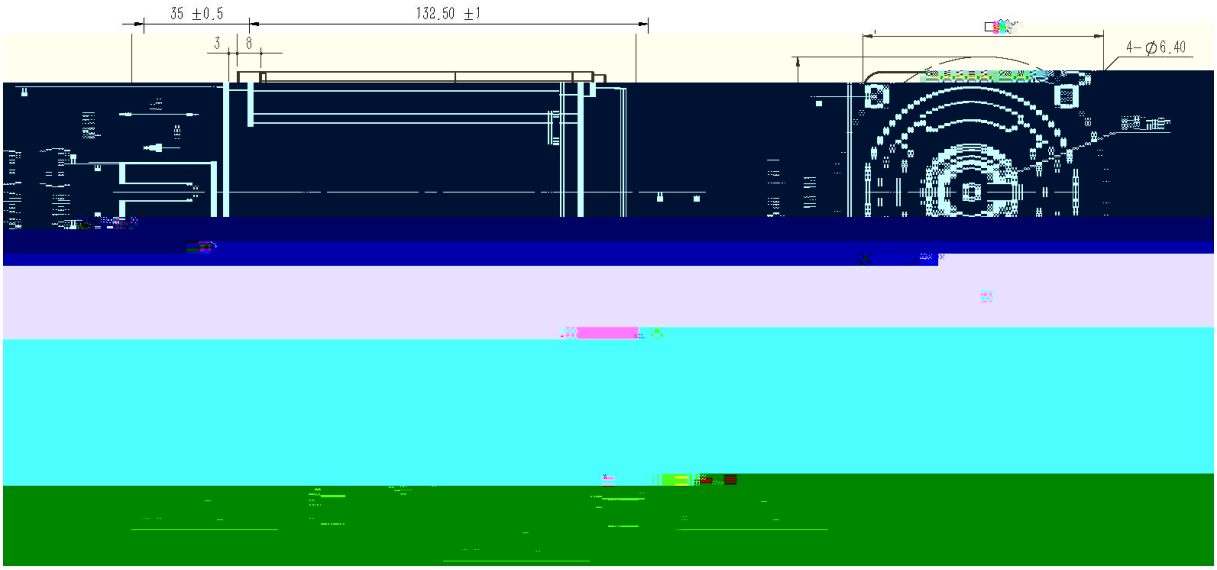

30 ±0.5
75 ±1
3
6.50
□60
胶壳：172169-1 (AMP)
端子针：170359-1 (AMP)
端子针：170360-1 (AMP)

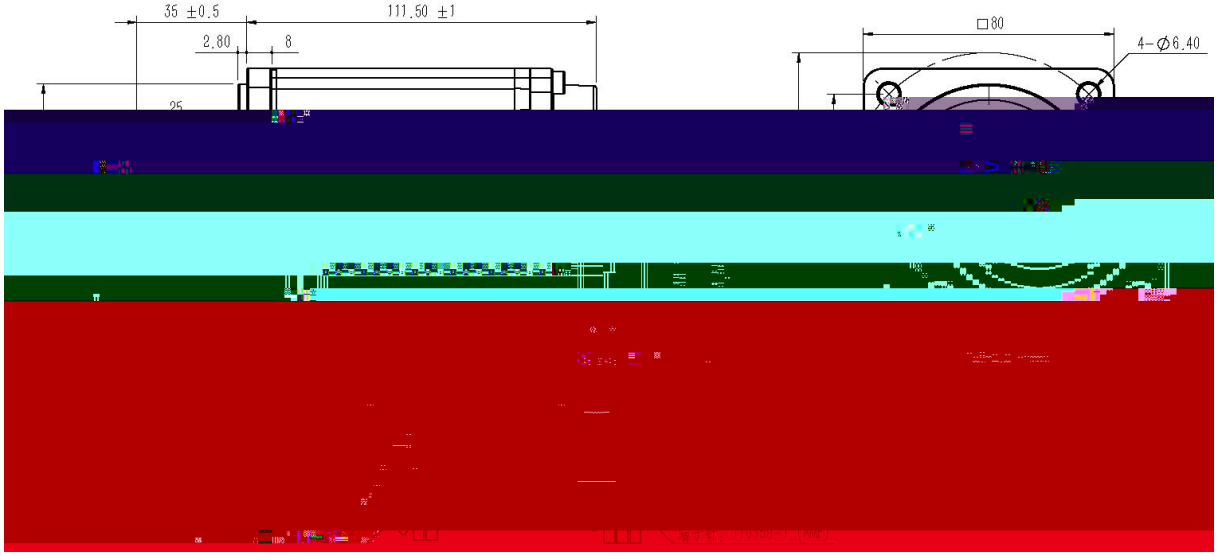

30 ±0.5
104.50 -+1
3
6.50
20
A
Ø15
□60
4-Ø5.40
标配油封


30 ±0.5
92 ±1
3
6.50
20
A
Ø15
□60
4-Ø5.40
标配油封
49.50

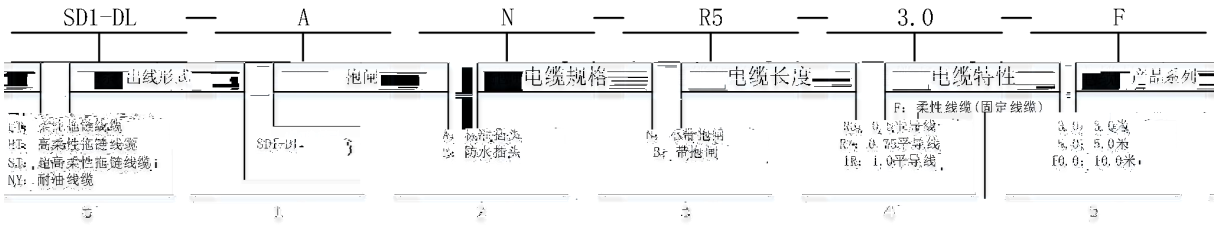

30 ±0.5
121.50 ±1
3
6.50
□60
4-Ø6.40

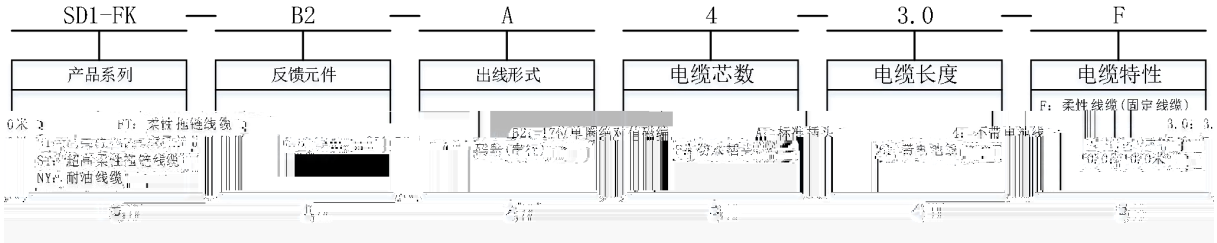

35 ±0.5
98.50 ±1
3
8
□80
4-Ø6.40

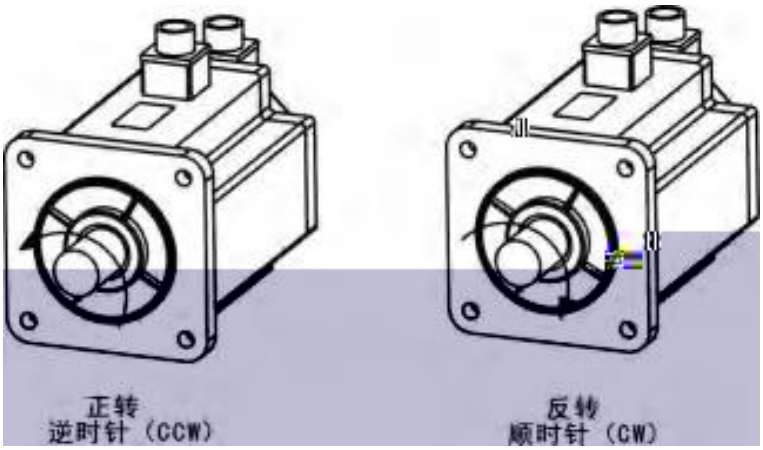

35 ±0.5
132.50 ±1
3
8
4-∅6.40

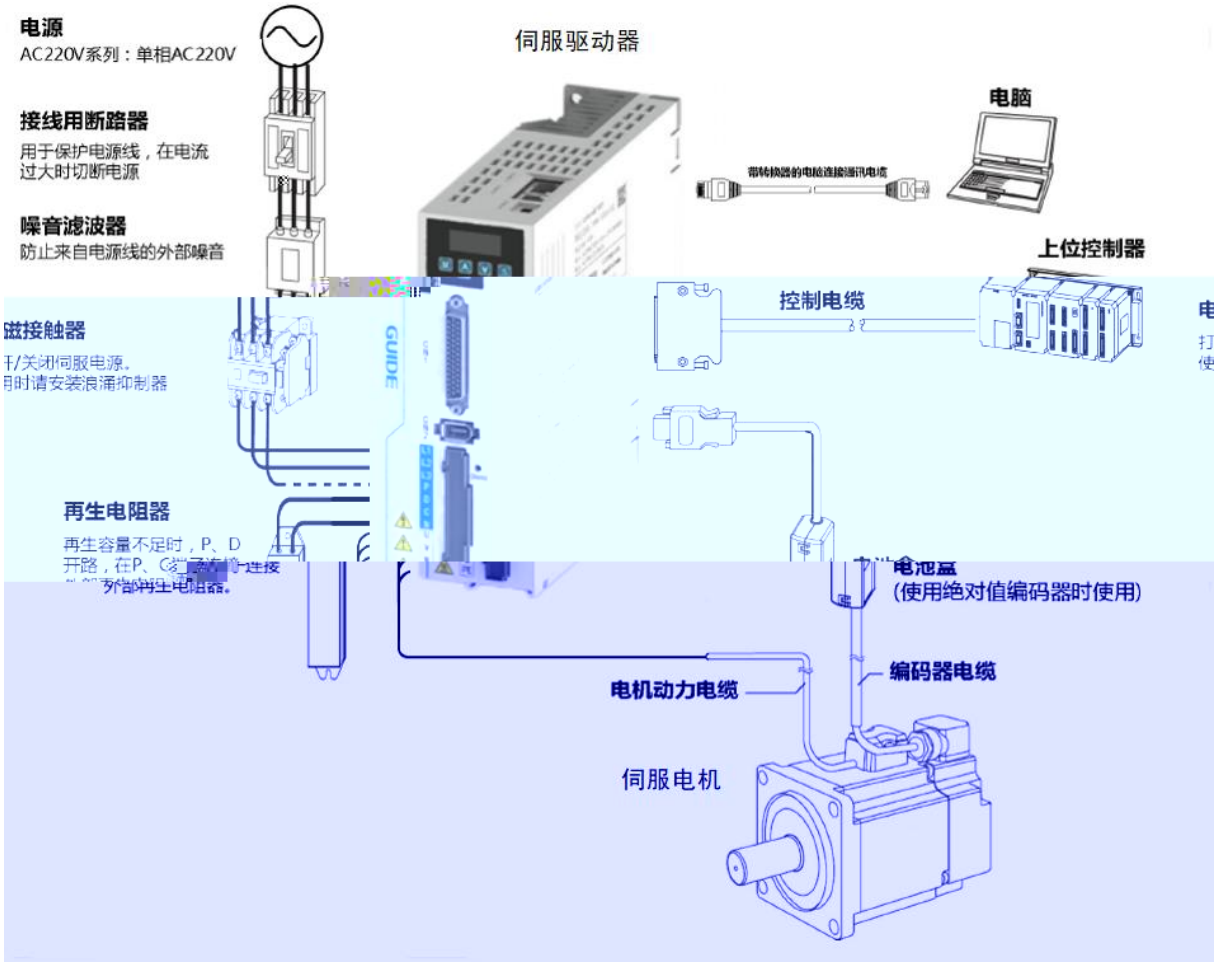

35 ±0.5
111.50 ±1
2.80
8
25
□80
4-∅6.40

注意	➢ ➢ ➢


SD1-DL
A
N
R5
3.0
F
出线形式
抱闸
电缆规格
电缆长度
电缆特性
产品系列
F：柔性线缆(固定线缆)


SD1-FK
B2
A
4
3.0
F
产品系列
反馈元件
出线形式
电缆芯数
电缆长度
电缆特性
F：柔性线缆(固定线缆)

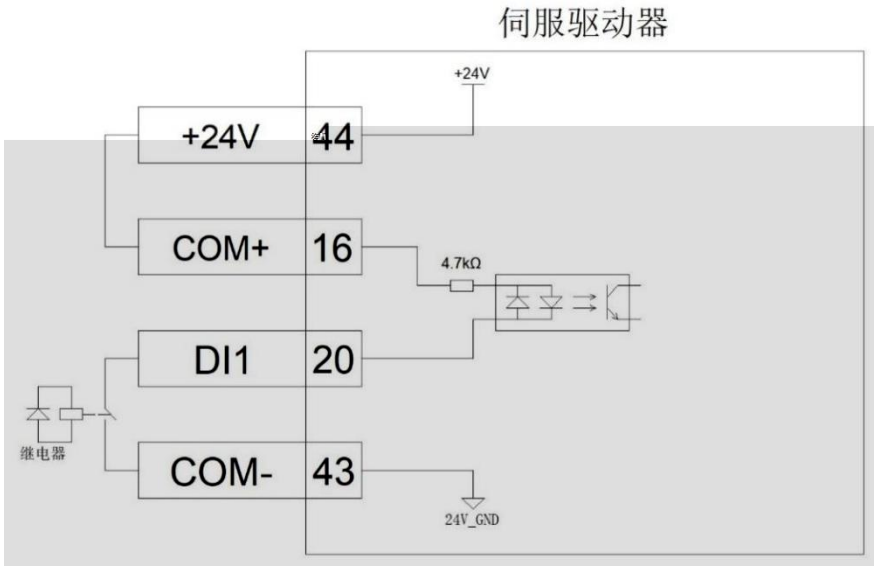

正转
逆时针（CCW）
反转
顺时针（CW）

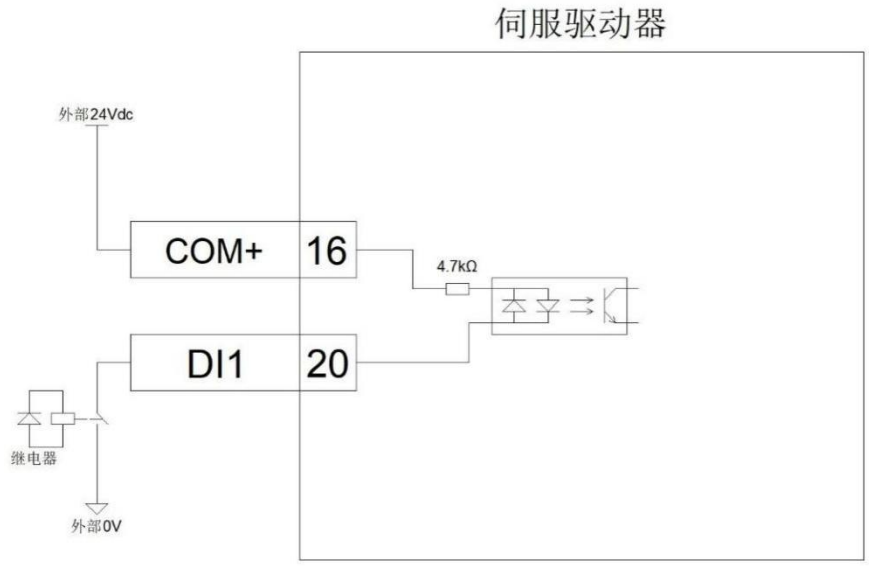

电源
AC220V系列：单相AC220V
接线用断路器
用于保护电源线，在电流过大时切断电源
噪音滤波器
防止来自电源线的外部噪音
伺服驱动器
电脑
上位控制器
控制电缆
磁接触器
再生电阻器
再生容量不足时，P、D
电池盒
(使用绝对值编码器时使用)
编码器电缆
电机动力电缆
伺服电机

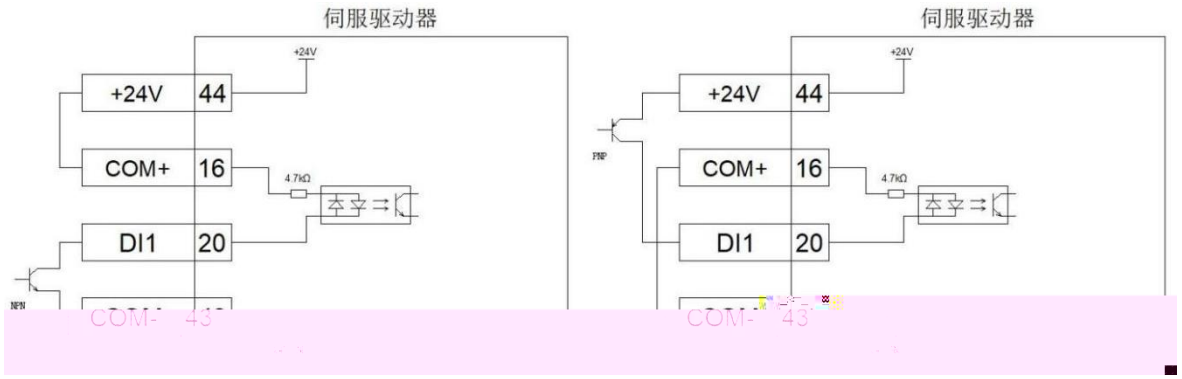
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢

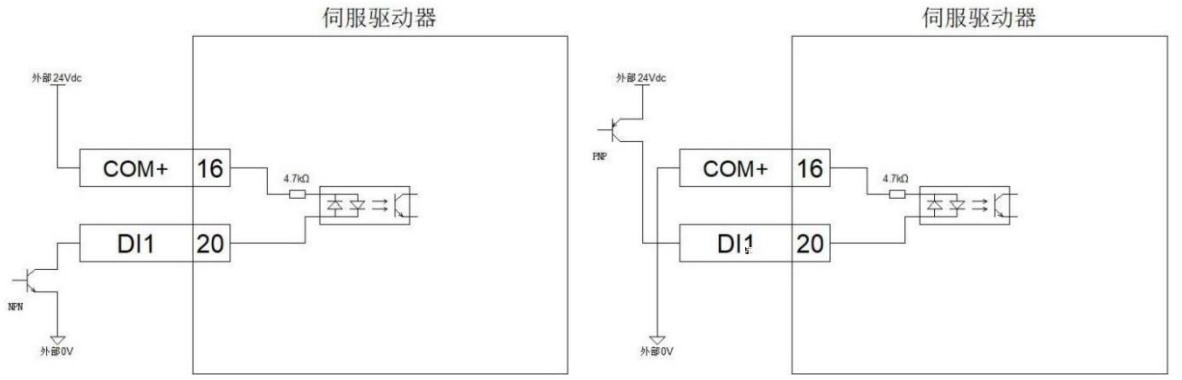
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢

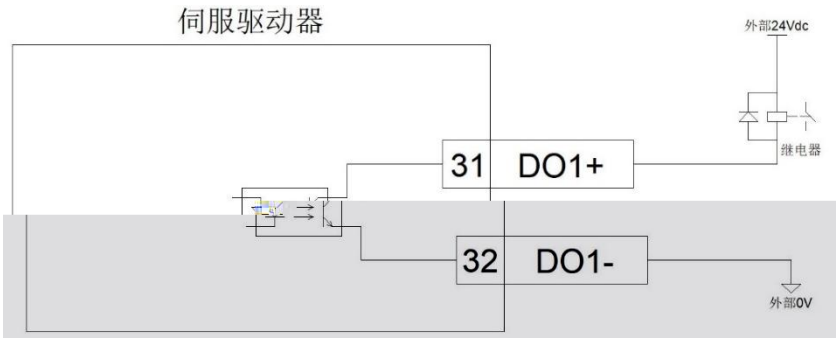
. 2y

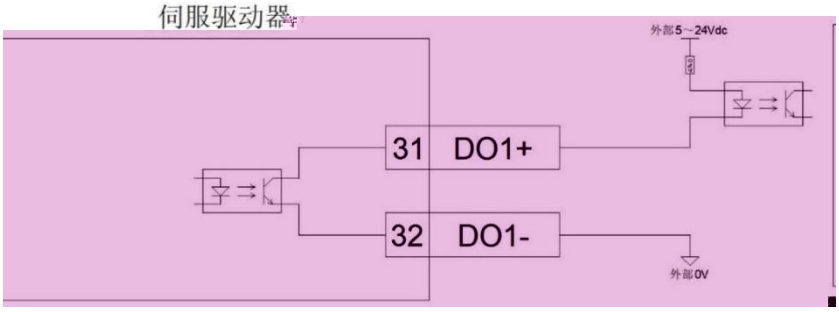

伺服驱动器
+24V
+24V
44
COM+
16
4.7kΩ
DI1
20
继电器
COM-
43
24V_GND

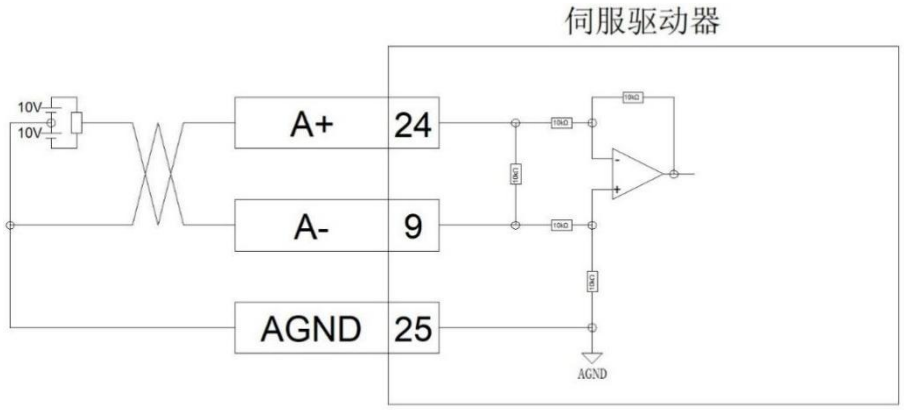

伺服驱动器
外部24Vdc
COM+
16
4.7kΩ
DI1
20
继电器
外部0V

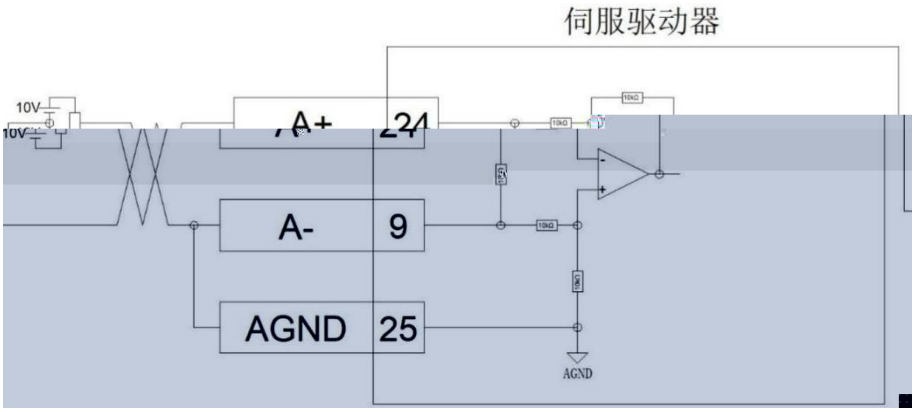

伺服驱动器
+24V
44
COM+
16
DI1
20
4.7kΩ
NPN
伺服驱动器
+24V
44
PNP
COM+
16
4.7kΩ
DI1
20


伺服驱动器
外部24Vdc
COM+
16
4.7kΩ
DI1
20
NPN
外部0V
伺服驱动器
外部24Vdc
PNP
COM+
16
4.7kΩ
DI1
20
外部0V

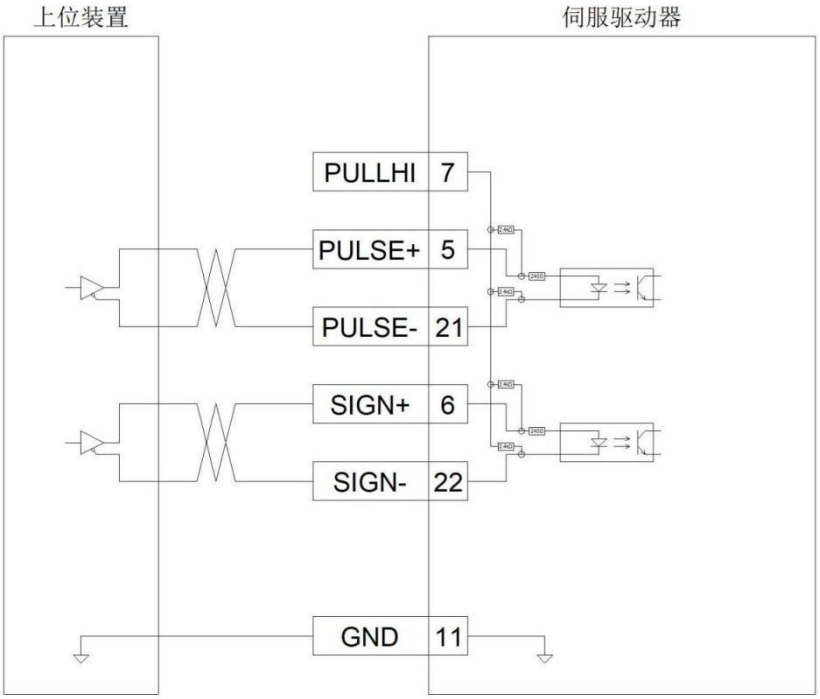

伺服驱动器
外部24Vdc
继电器
31
DO1+
32
DO1-
外部0V

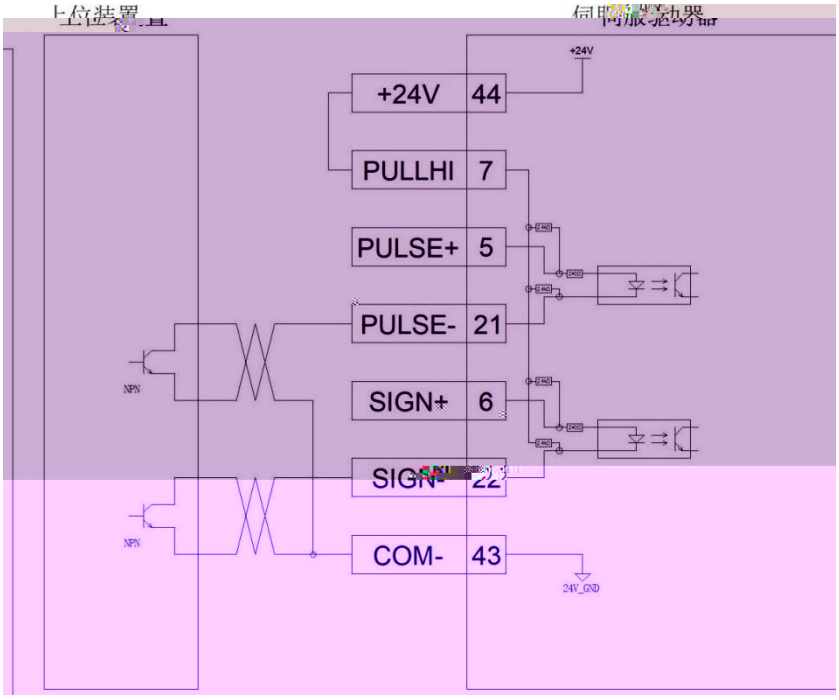

伺服驱动器
外部5—24Vdc
31
DO1+
32
DO1-
外部0V

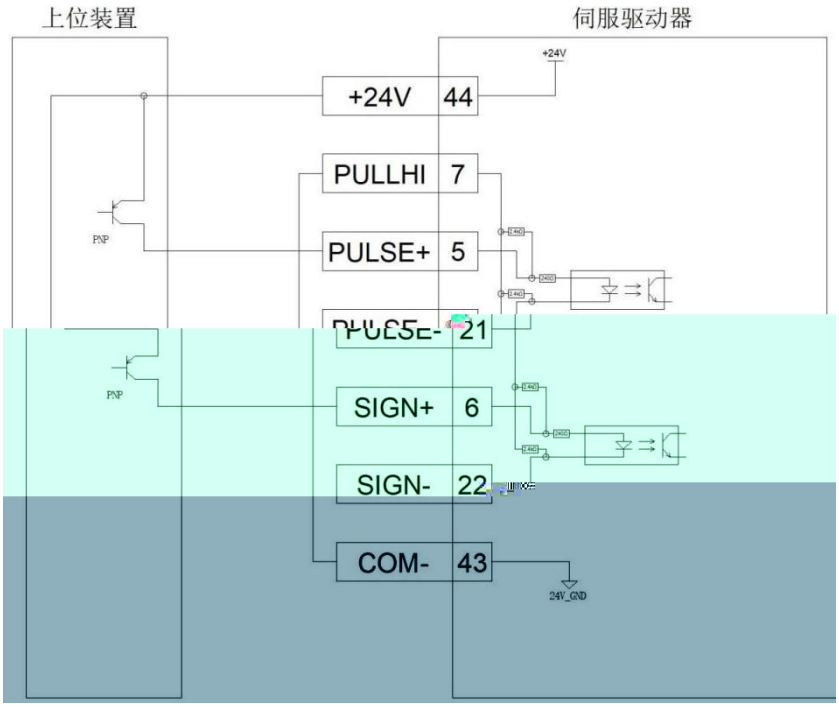

伺服驱动器
10V
10V
A+
24
A-
9
AGND
25
AGND

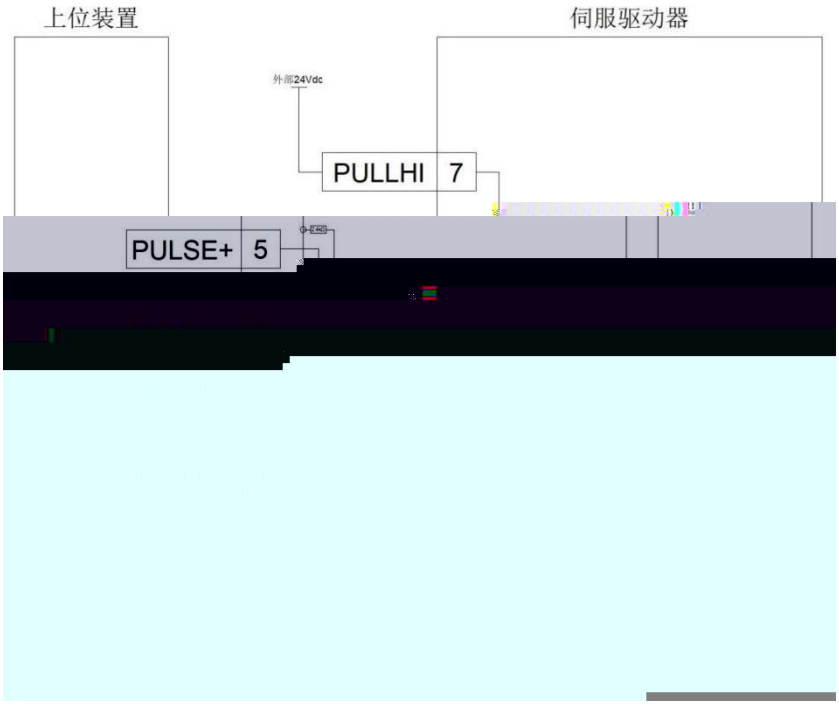

伺服驱动器
10V
A+
24
A-
9
AGND
25
AGND

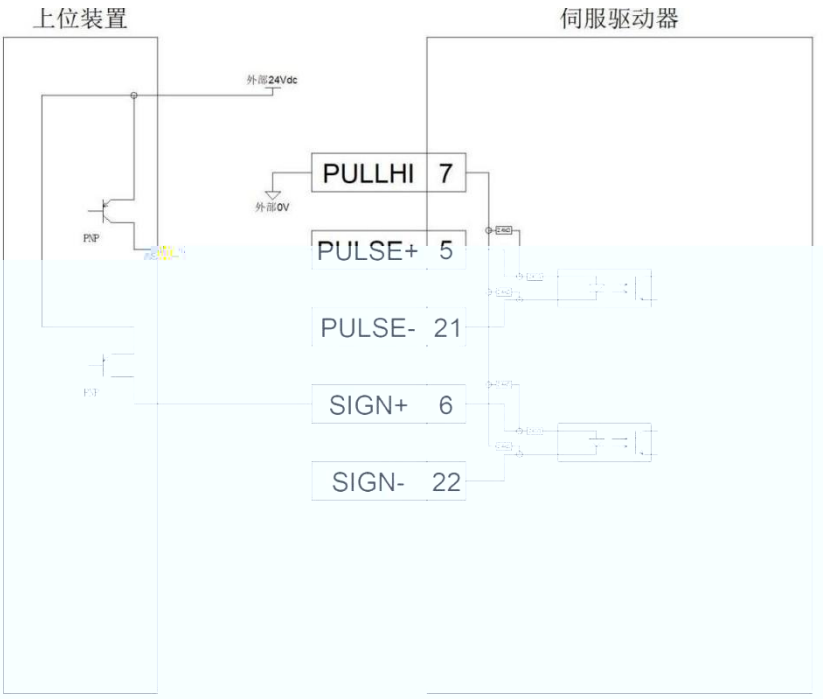
注意	➢ ➢ ➢

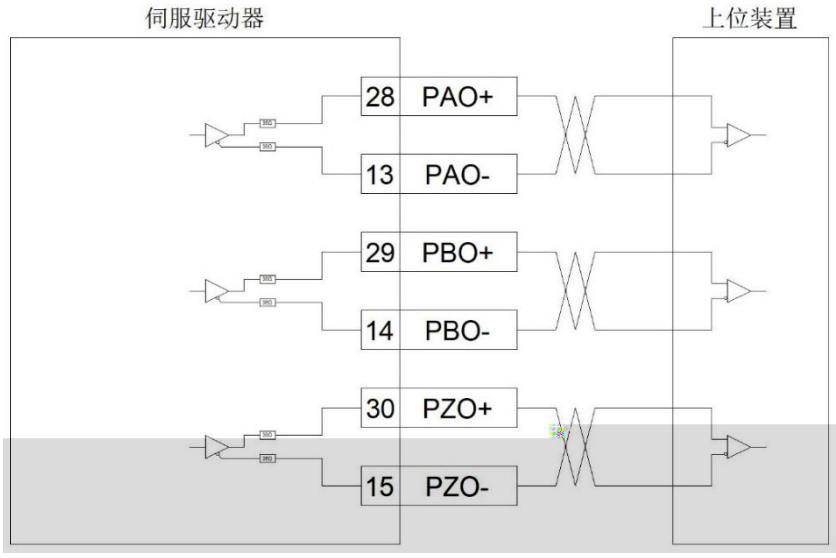

上位装置
伺服驱动器
PULLHI 7
PULSE+ 5
PULSE- 21
SIGN+ 6
SIGN- 22
GND 11

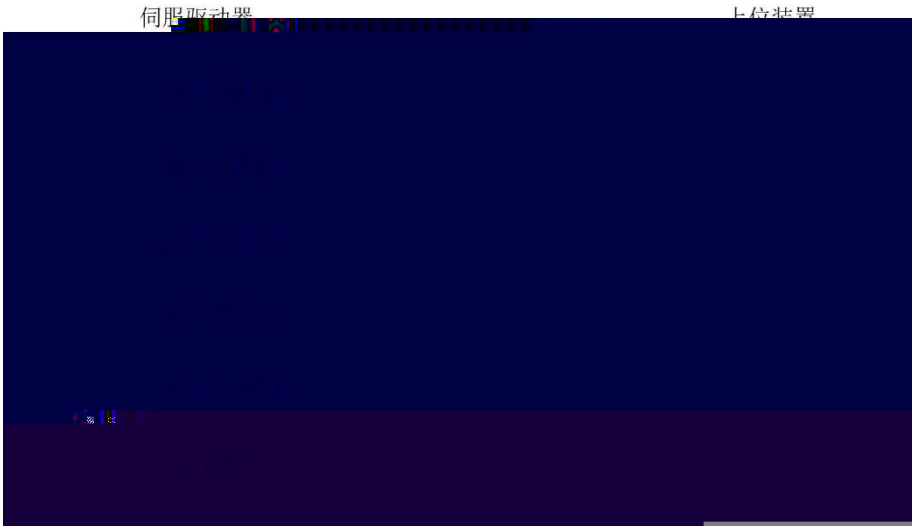

+24V
+24V 44
PULLHI 7
PULSE+ 5
PULSE- 21
SIGN+ 6
SIGN- 22
COM- 43
NPN
NPN
24V_GND

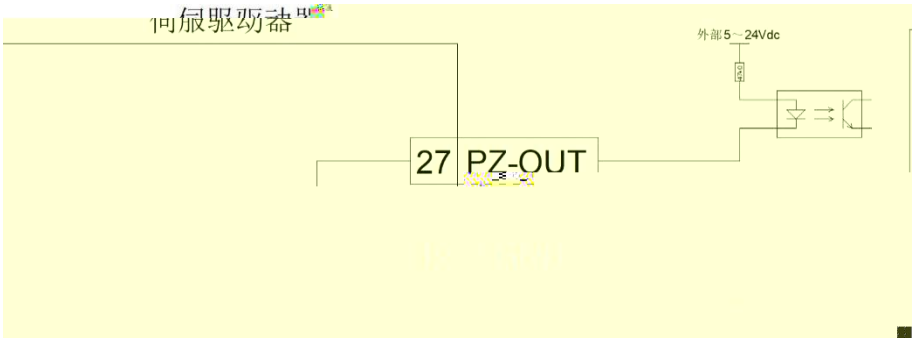

上位装置
伺服驱动器
+24V
+24V 44
PULLHI 7
PNP
PULSE+ 5
PULSE- 21
PNP
SIGN+ 6
SIGN- 22
COM- 43
24V_GND

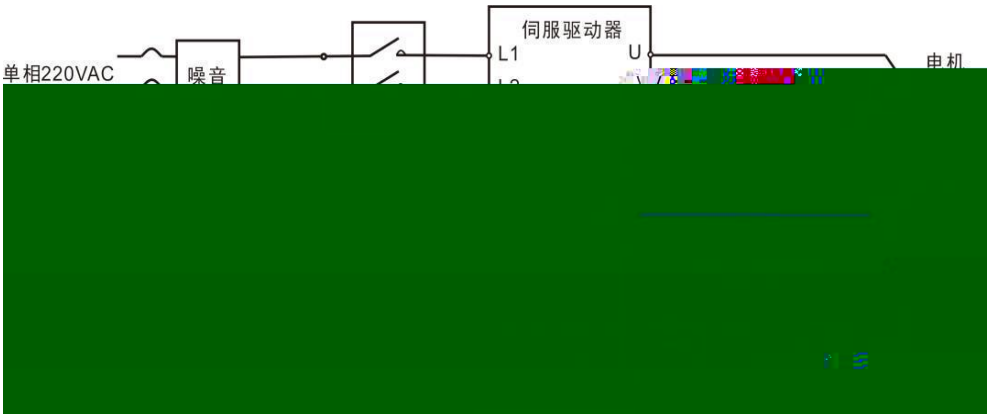

上位装置
伺服驱动器
外部24Vdc
PULLHI 7
PULSE+ 5


上位装置
伺服驱动器
外部24Vdc
外部0V
PNP
PULLHI 7
PULSE+ 5
PULSE- 21
SIGN+ 6
SIGN- 22

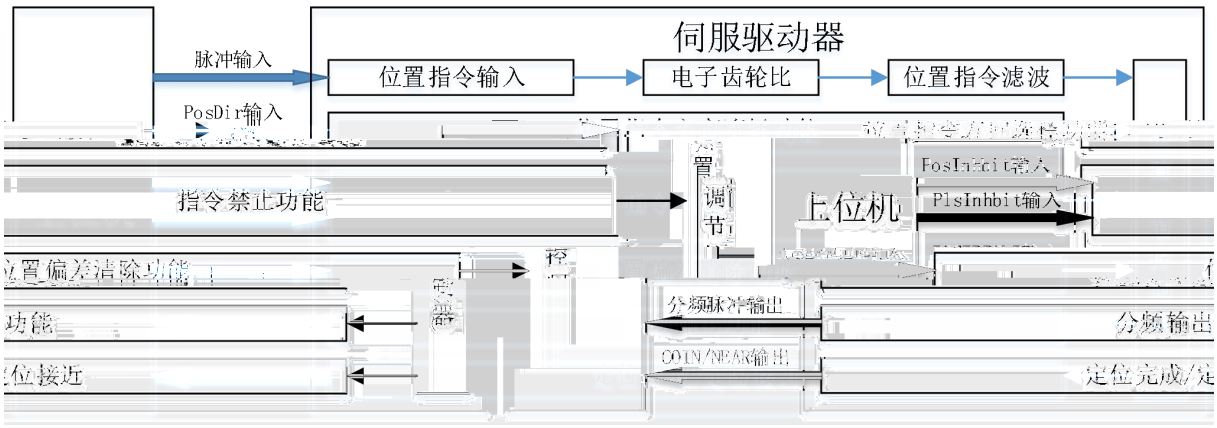

伺服驱动器
上位装置
28 PAO+
13 PAO-
29 PBO+
14 PBO-
30 PZO+
15 PZO-

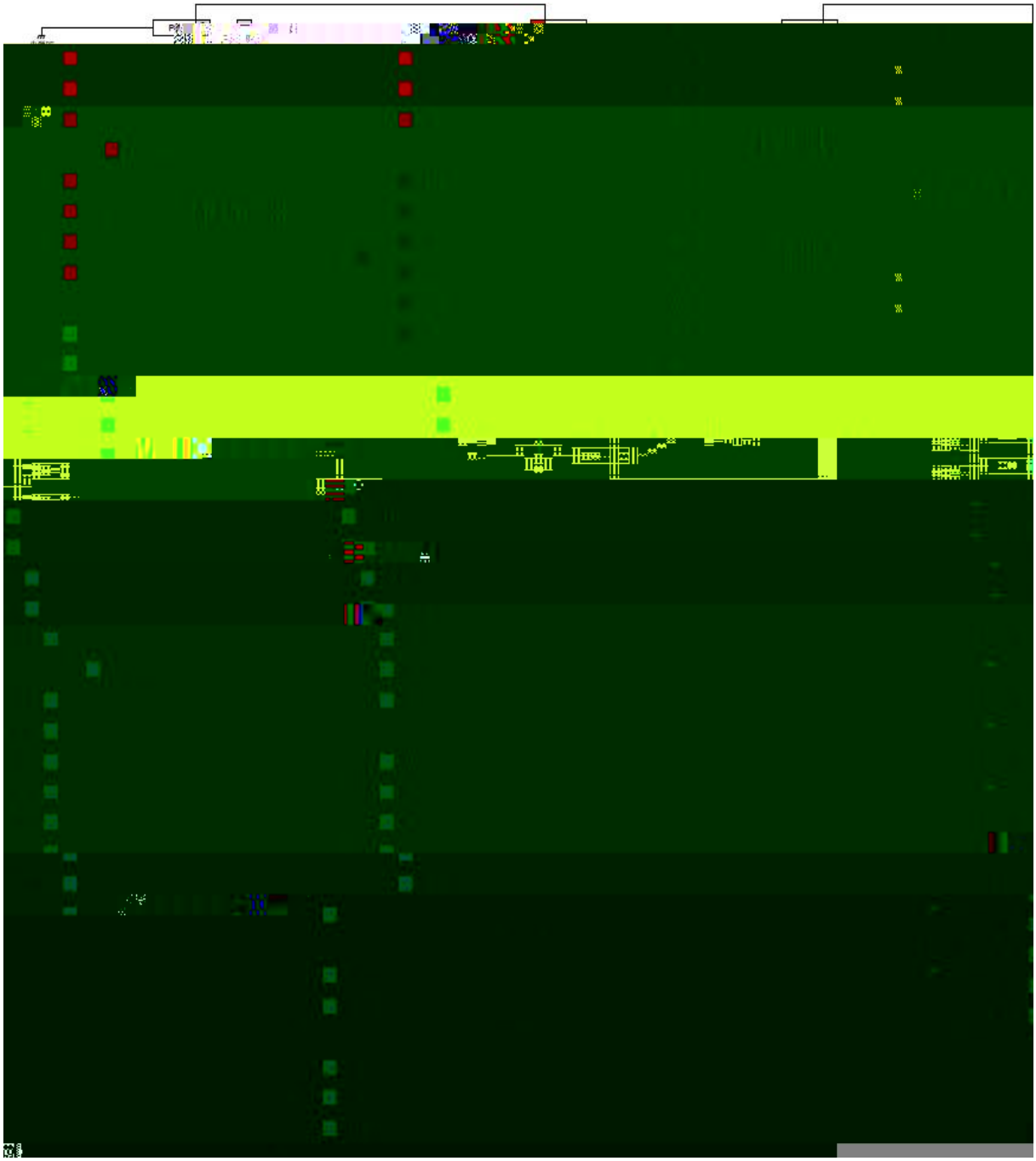



外部5～24Vdc
27 PZ-OUT

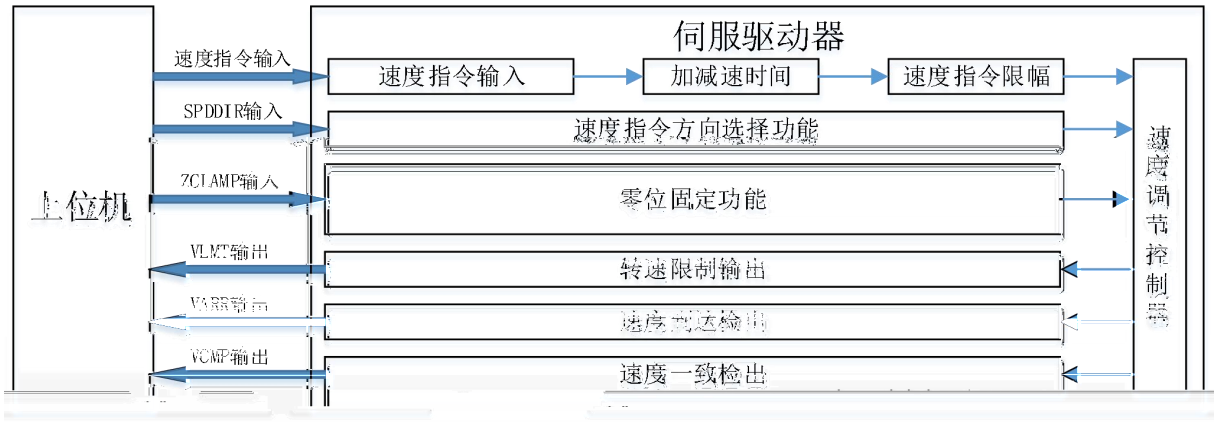

伺服驱动器
单相220VAC
噪音
L1
U
电机

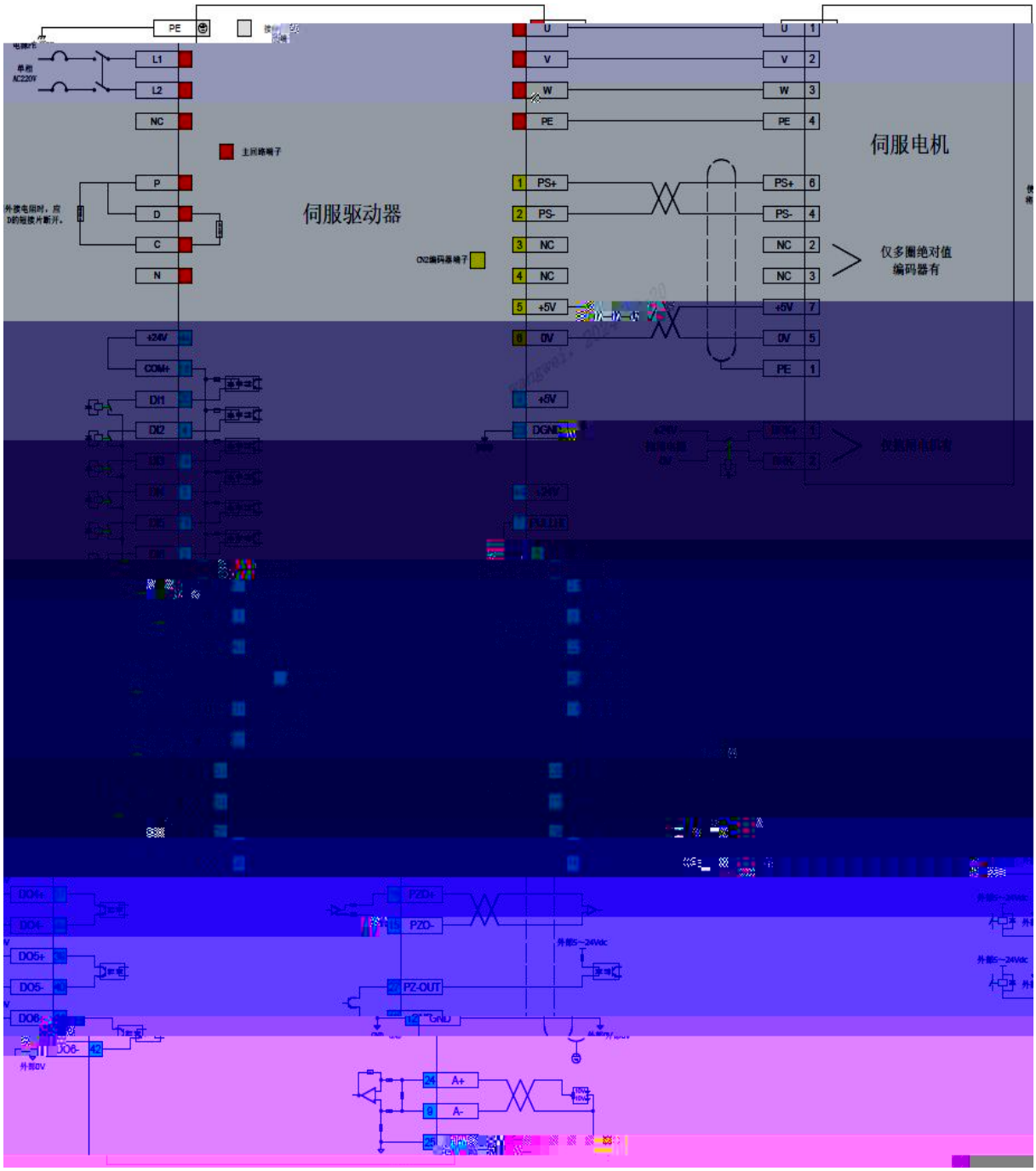
注意	➢ ➢


伺服驱动器
脉冲输入
PosDir输入
位置指令输入
电子齿轮比
位置指令滤波
指令禁止功能
上位机
PlsInhbit输入
分频脉冲输出
分频输出

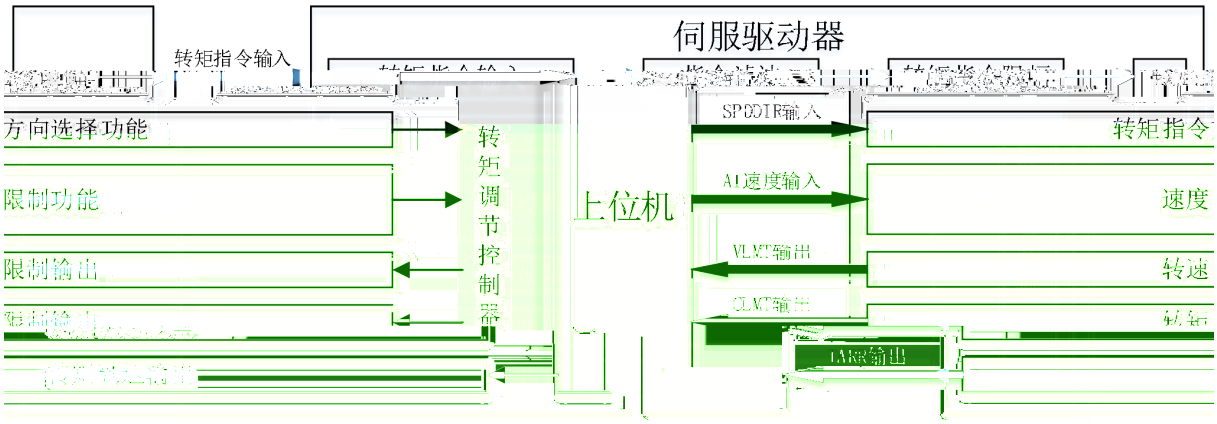


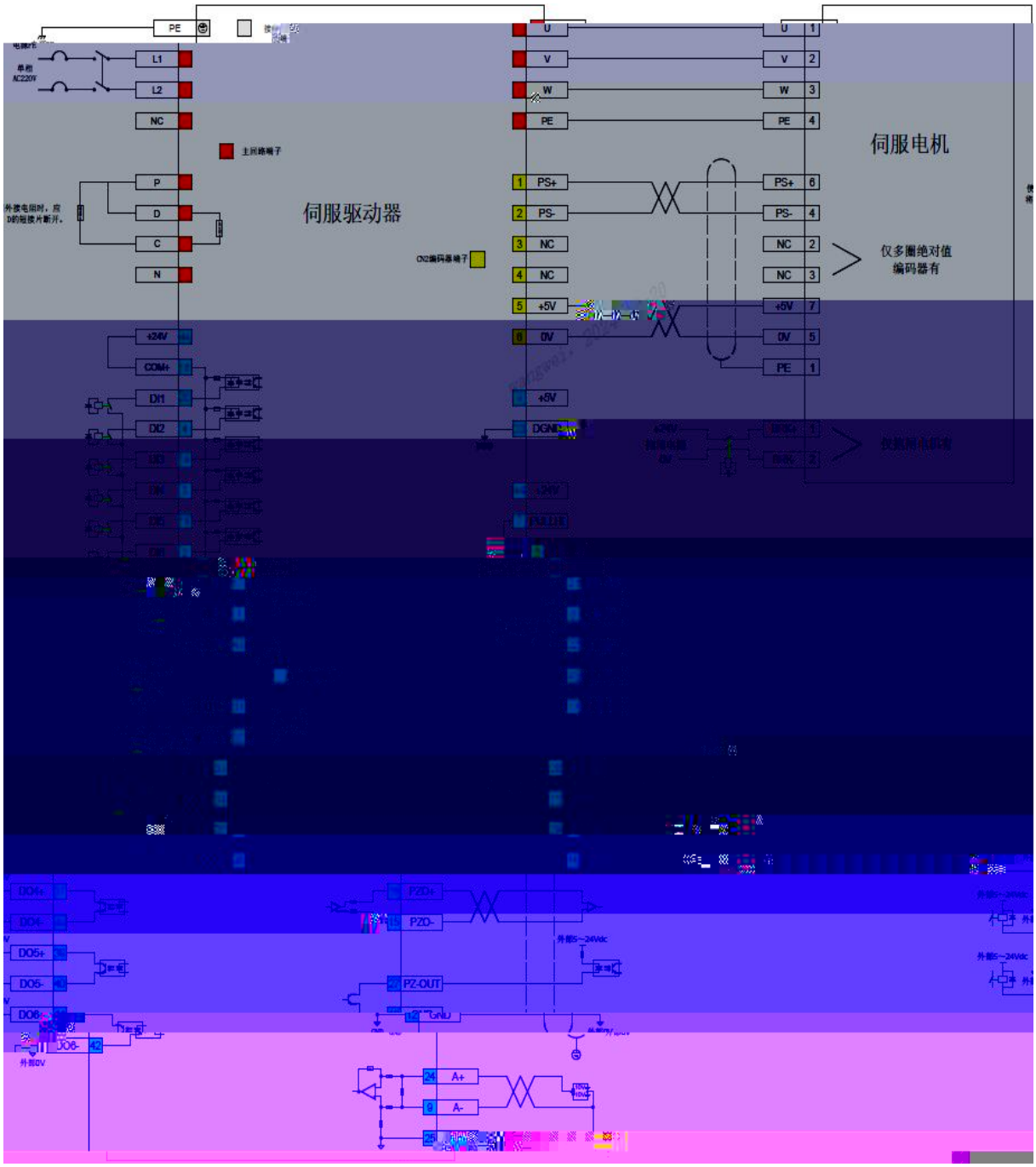
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢


伺服驱动器
上位机
速度指令输入
SPDDIR输入
ZCLAMP输入
VLMT输出
VCMP输出
速度指令输入
加减速时间
速度指令限幅
速度指令方向选择功能
零位固定功能
转速限制输出
速度一致检出
速度调节控制器

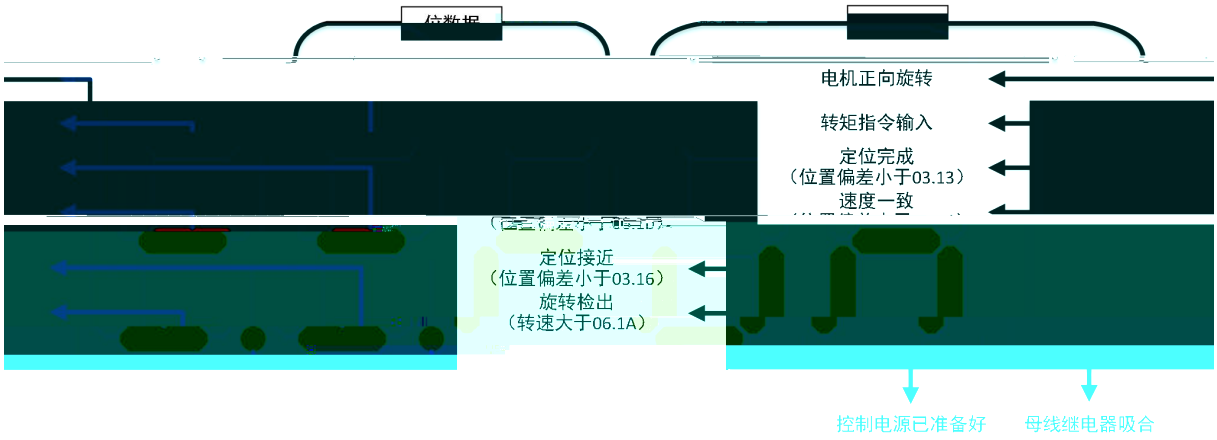


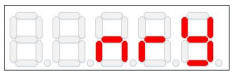
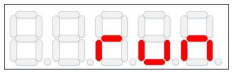
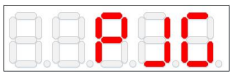
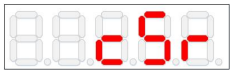
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢

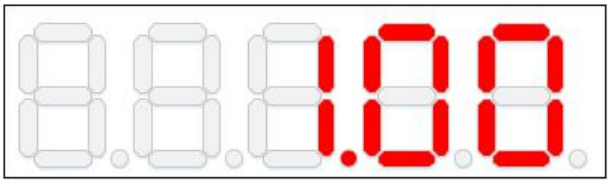

伺服驱动器
转矩指令输入
方向选择功能
限制功能
限制输出
转矩调节控制器
上位机
SPEDIR输入
AI速度输入
VLMT输出
转矩指令
速度
转速

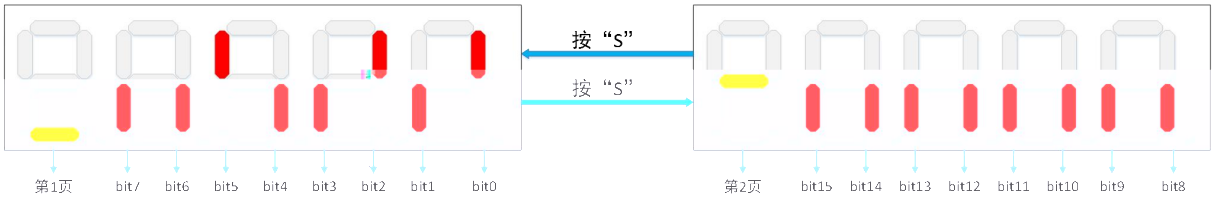


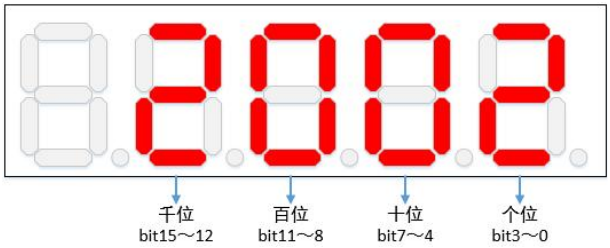
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢ ➢

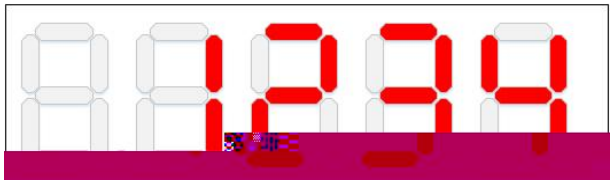

电机正向旋转
转矩指令输入
定位完成
（位置偏差小于03.13）
速度一致
定位接近
（位置偏差小于03.16）
旋转检出
（转速大于06.1A）
控制电源已准备好
母线继电器吸合

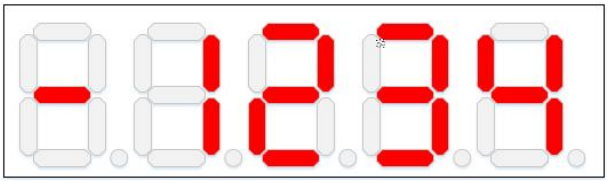
			
			
			
			

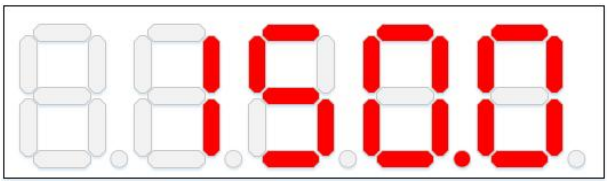



按“S”
按“S”
第1页
bit7
bit6
bit5
bit4
bit3
bit2
bit1
bit0
第2页
bit15
bit14
bit13
bit12
bit11
bit10
bit9
bit8


千位
bit15～12
百位
bit11～8
十位
bit7～4
个位
bit3～0

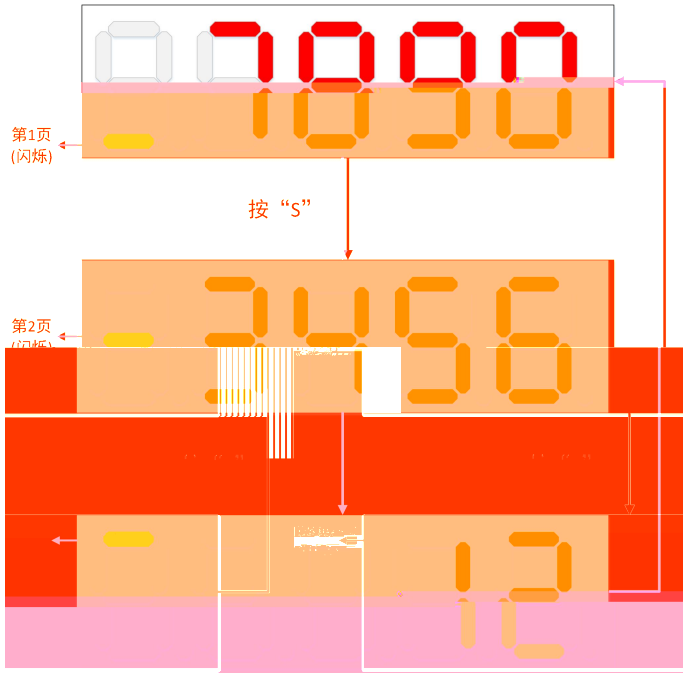




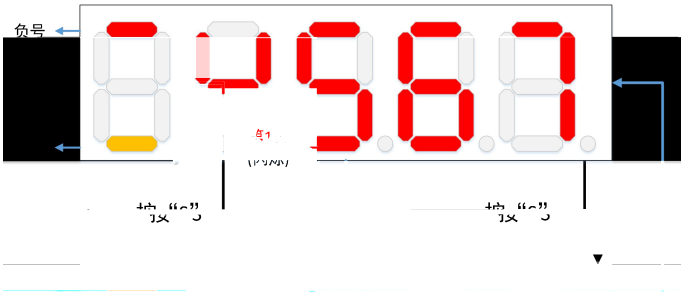


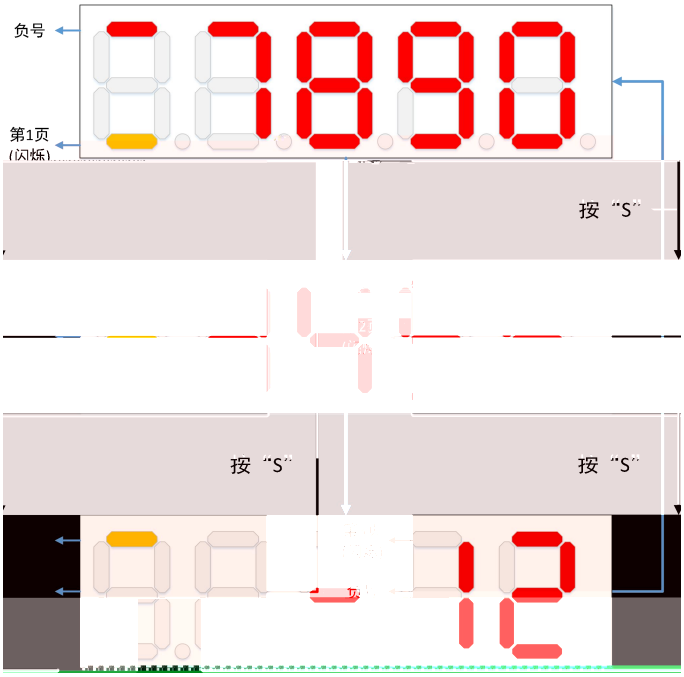
第1页

第1页
(闪烁)
按“S”
按“S”
第2页
(闪烁)

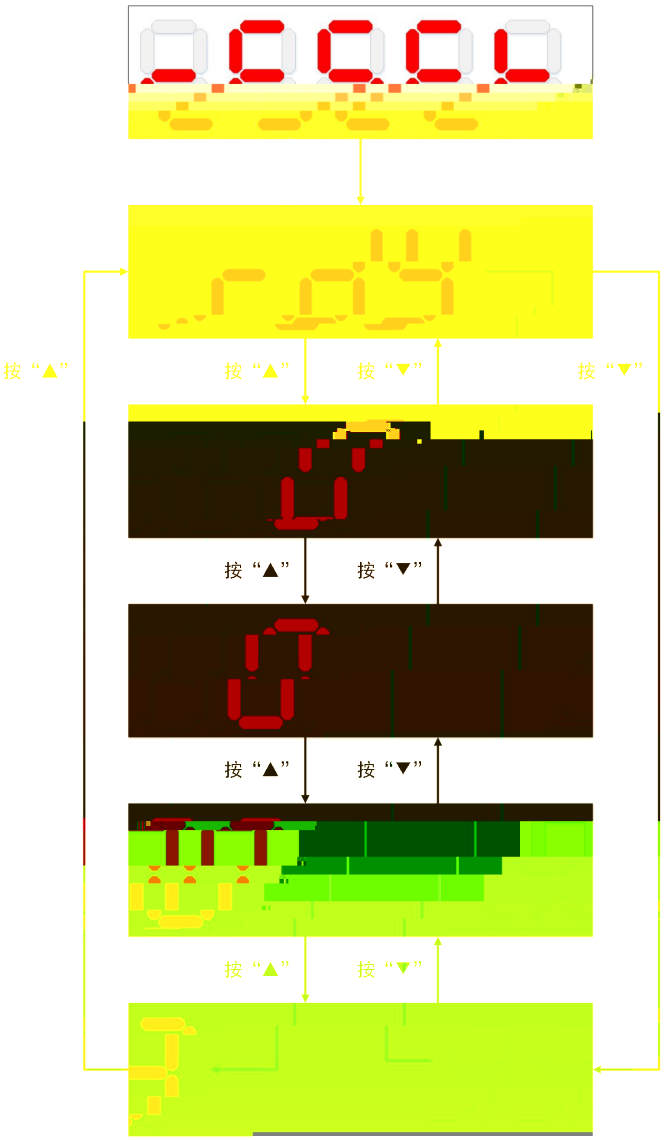

第1页
(闪烁)
按“S”
第2页

负号
第1页
(闪烁)

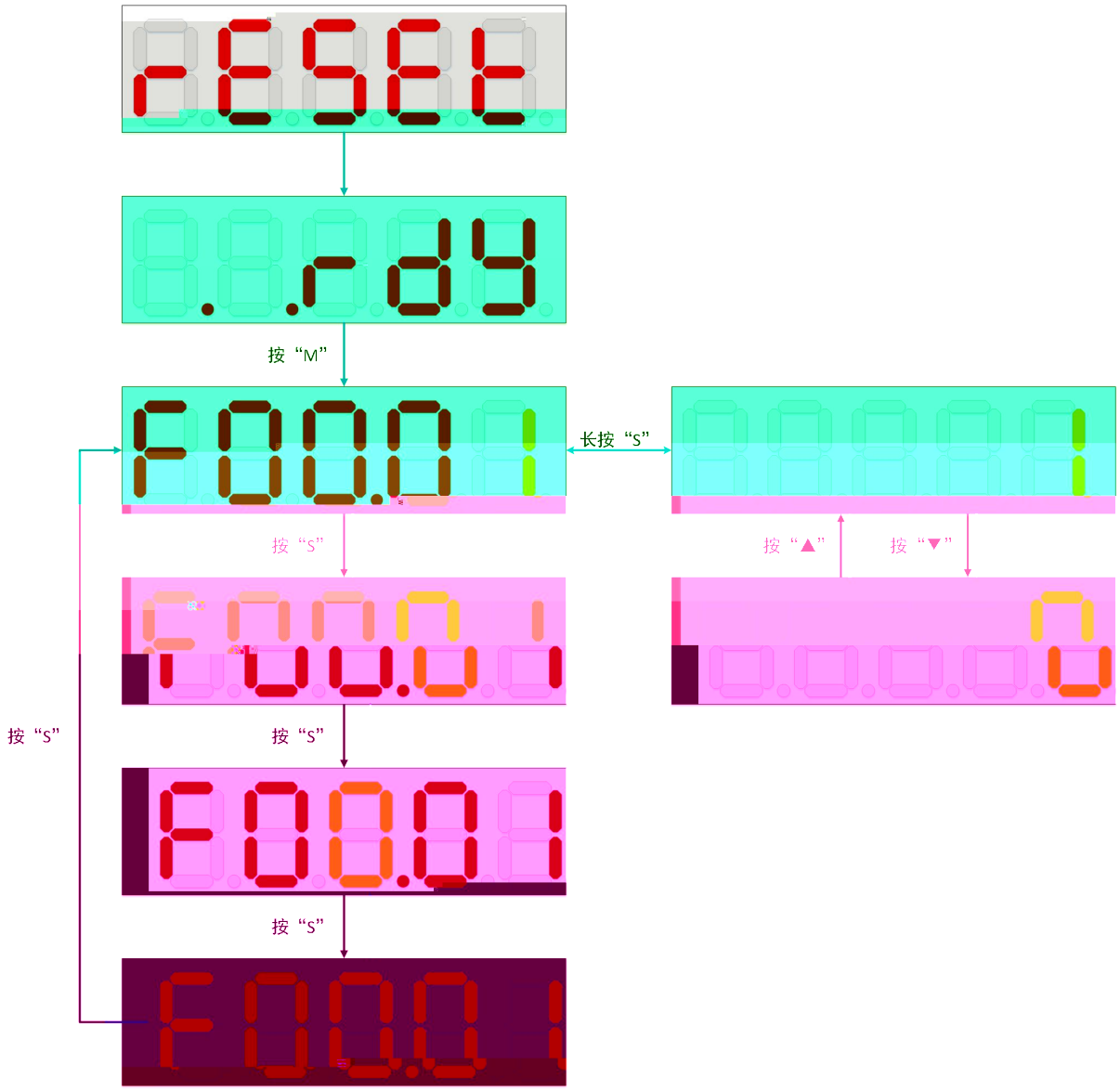

负号

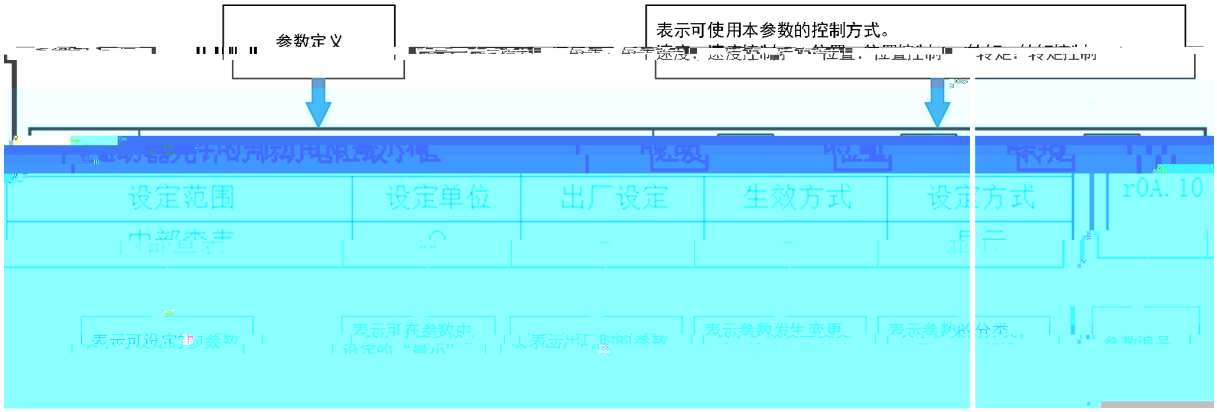

负号
第1页
(闪烁)
按 "S"
按 "S"
按 "S"

按“M”
按“M”
按“M”
按“M”


按“▲”
按“▲”
按“▼”
按“▼”
按“▲”
按“▼”
按“▲”
按“▼”
按“▲”
按“▼”

reset
0.0.09
按“M”
F0.0.0
F0.0.1
▼”
按“▲”
按“
C0.0.0
C0.0.1
按“▲”
按“▼”
.....
按“▲”
按“▼”
F0.0.15
F0.0.1


按“M”
长按“S”
按“S”
按“▲”
按“▼”
按“S”
按“S”
按“S”



参数定义

表示可使用本参数的控制方式。
速度：速度控制　　位置：位置控制　　转矩：转矩控制

	控制方式选择		速度	位置	转矩
	设定值	含义	出厂设定	生效方式	设定方式
F00.01	0	速度模式	1	立即生效	停机设定
	1	位置模式			
	2	转矩模式			
	3	转矩/速度模式切换			
	4	速度/位置模式切换			
	5	位置/转矩模式切换			
	6	转矩/速度/位置模式切换			

参数编号

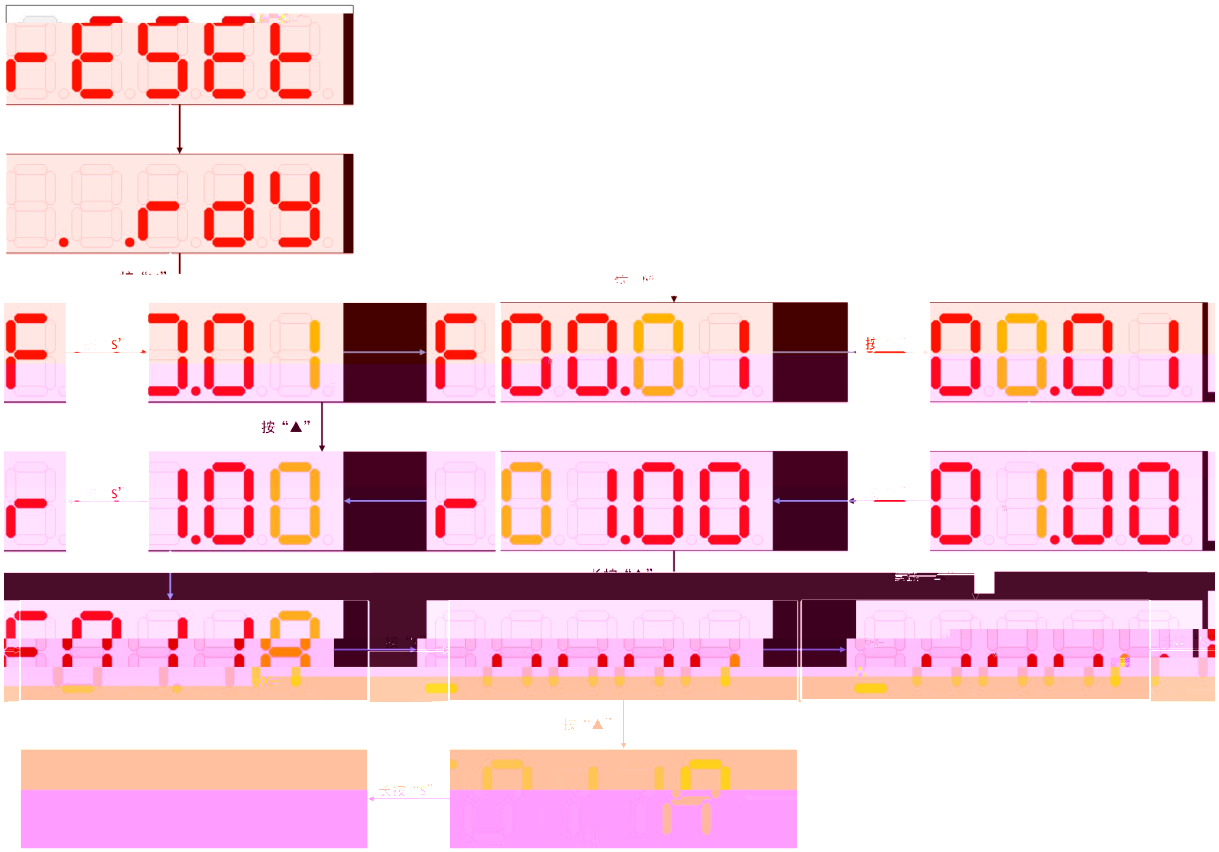
表示可设定的参数值。

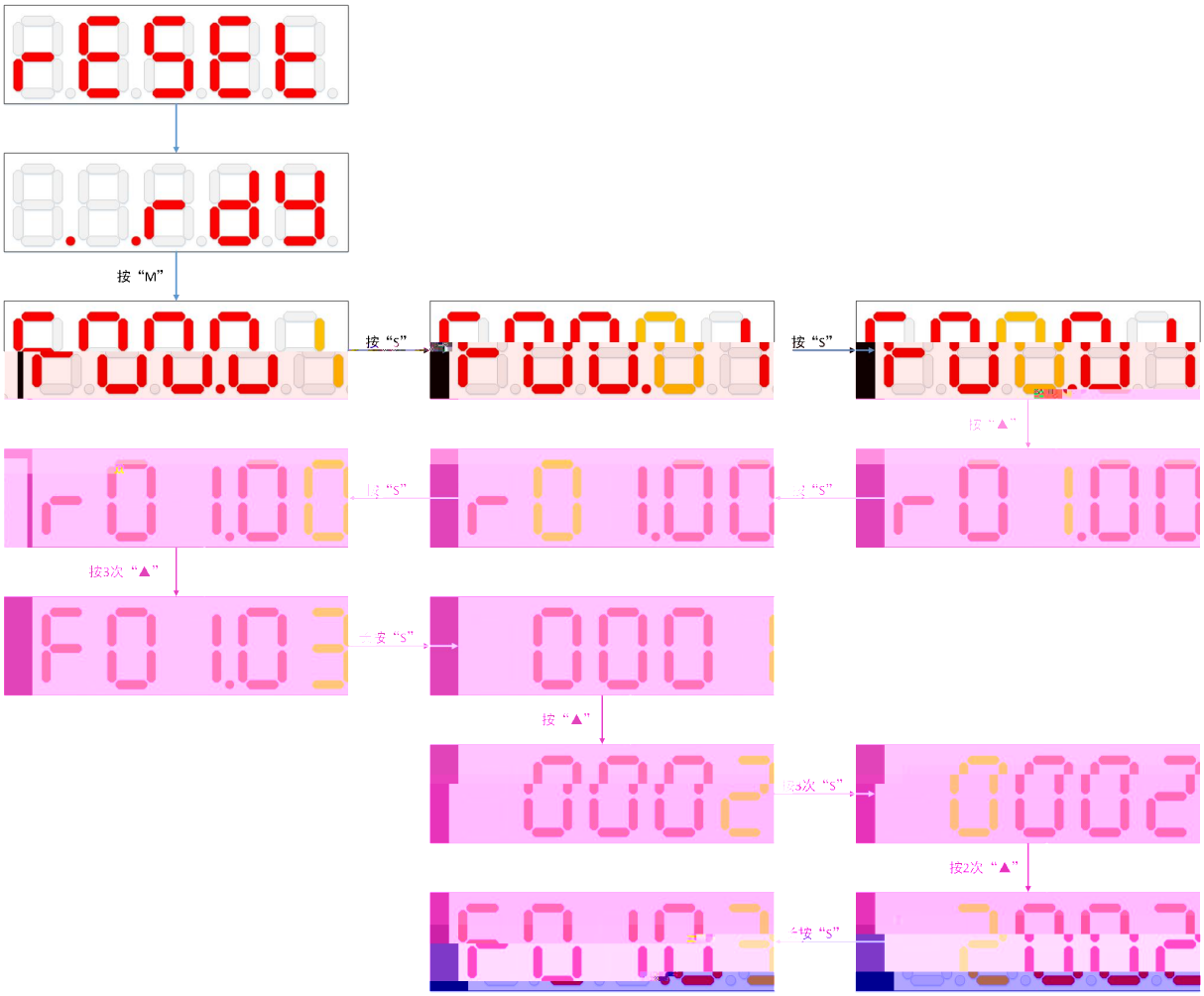
表示设定参数值所代表的含义。

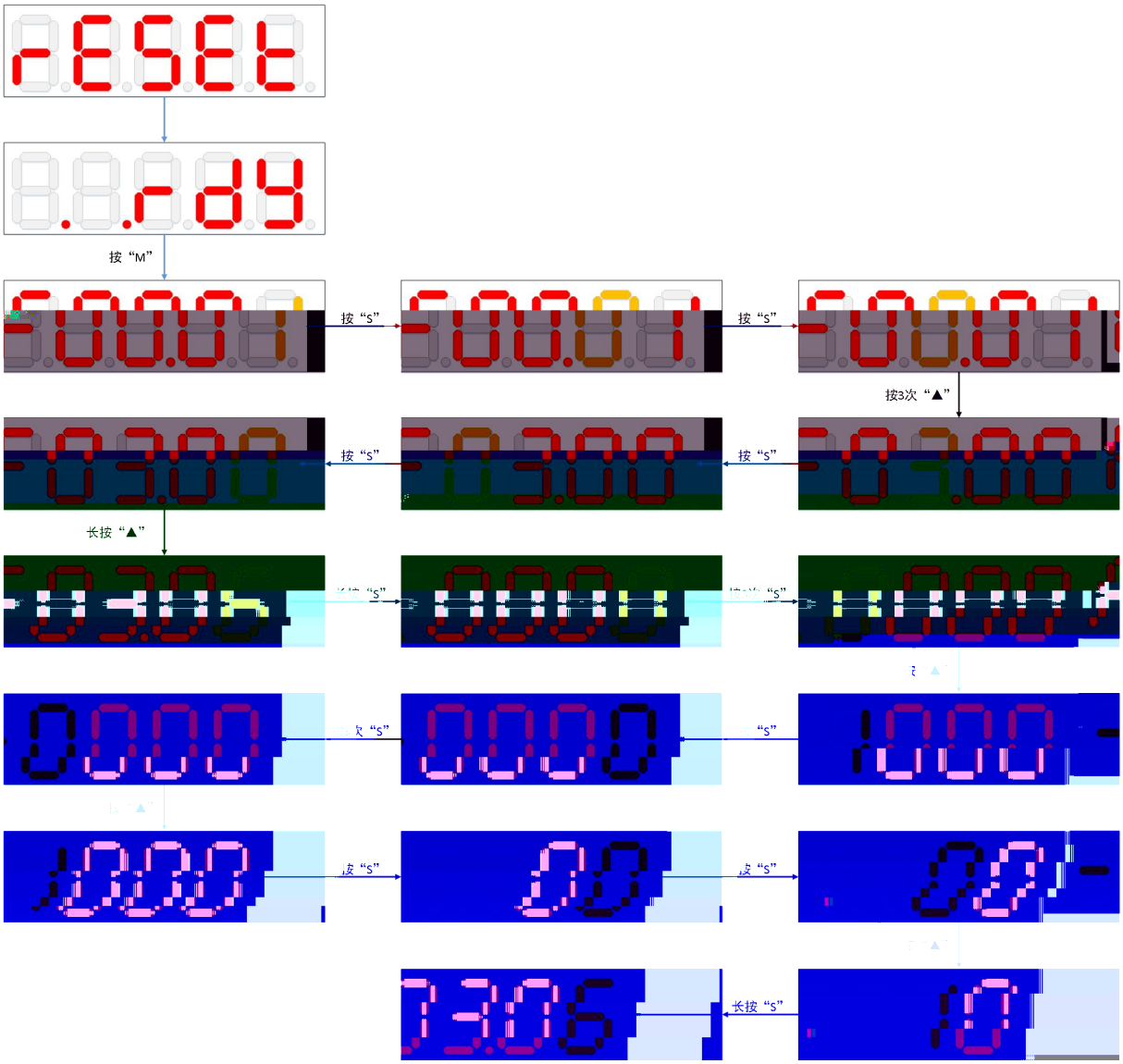
表示出厂时的参数设定值。

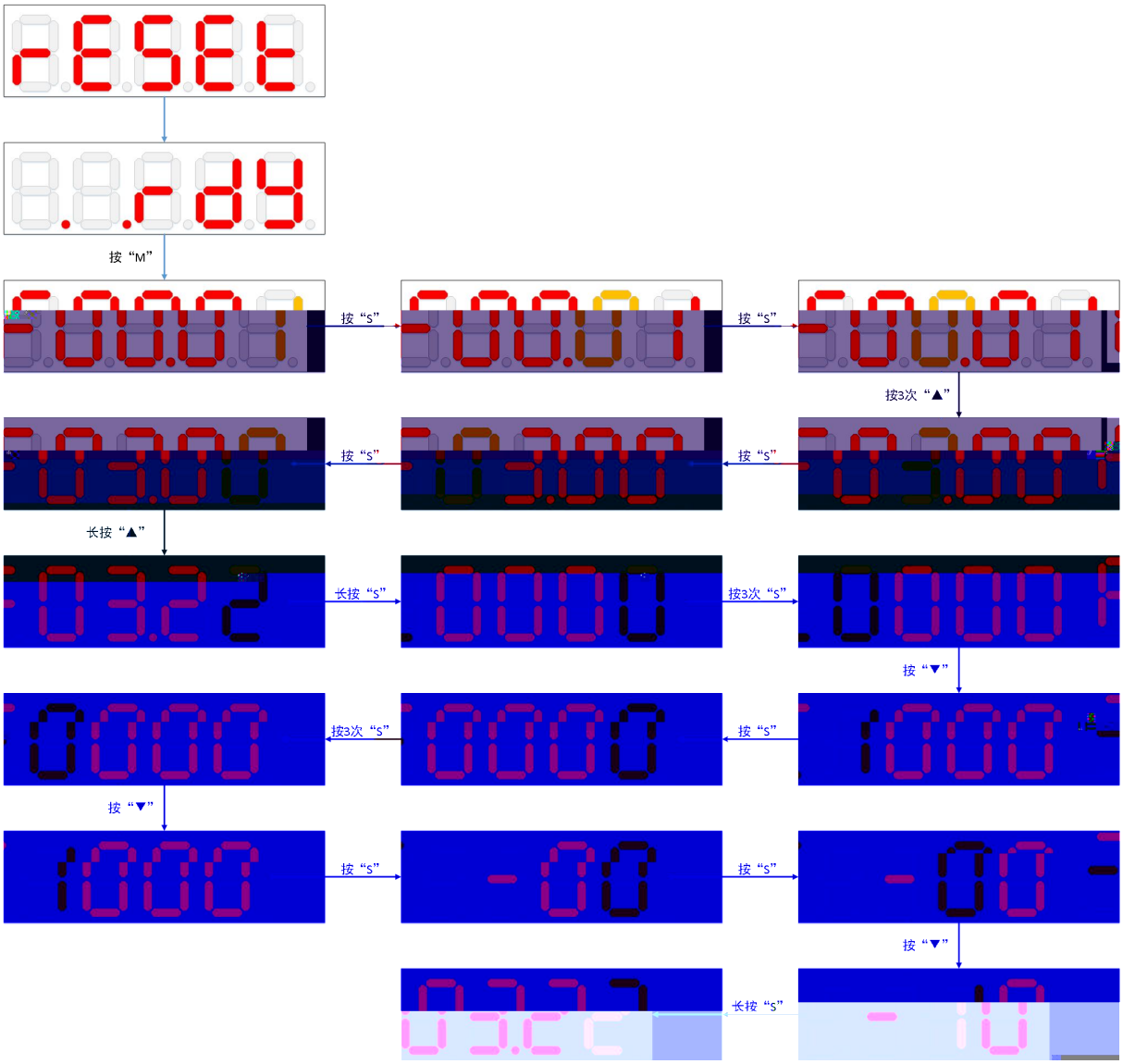
表示参数发生变更时，该变更生效的时间。

表示参数的分类，如显示、运行设定、停机设定。


rESEt
rdy
按“▲”


rESEt
0.0.rdy
按 “M”
按 “S”
按 “S”
按 “▲”
按 “S”
按 “S”
按3次 “▲”
按 “S”
按 “▲”
按3次 “S”
按2次 “▲”
按 “S”


按 “M”
按 “S”
按 “S”
按3次 “▲”
按 “S”
按 “S”
长按 “▲”
“S”
“S”
“S”
“S”
“S”
长按 “S”

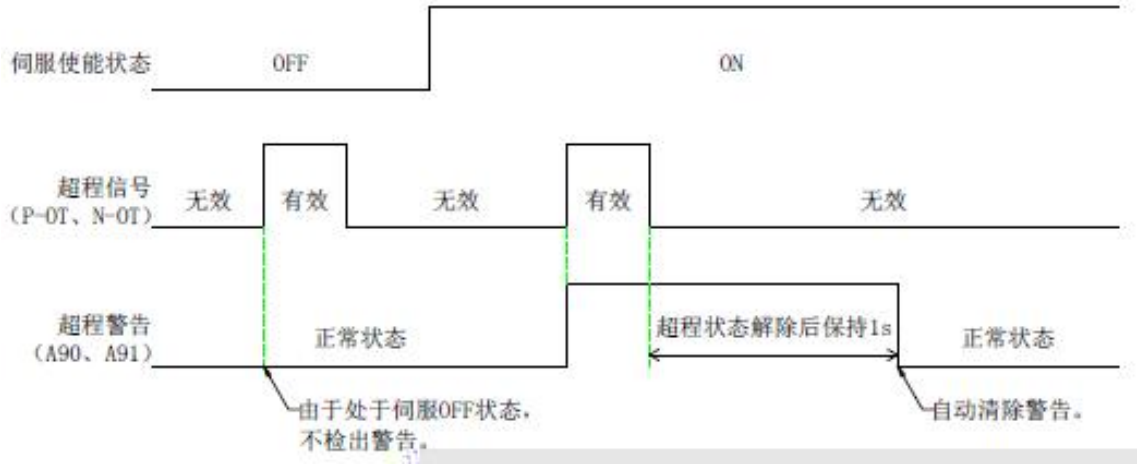


注意	➢ ➢

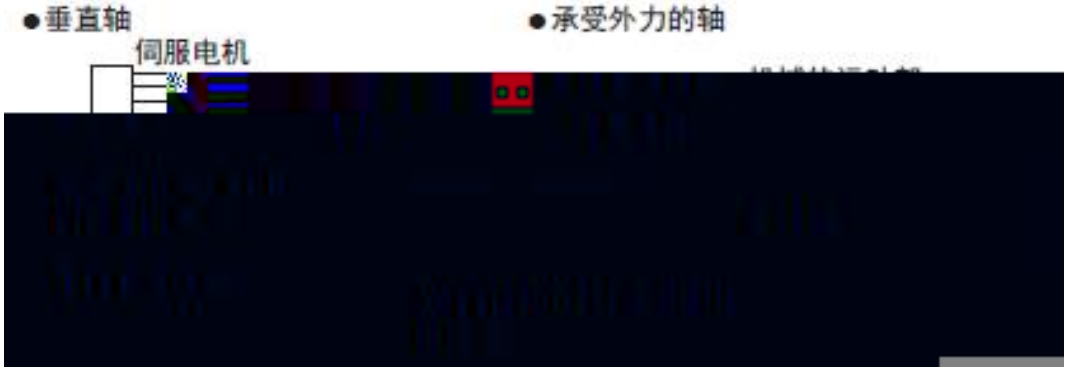
说明

➢

注意	➢

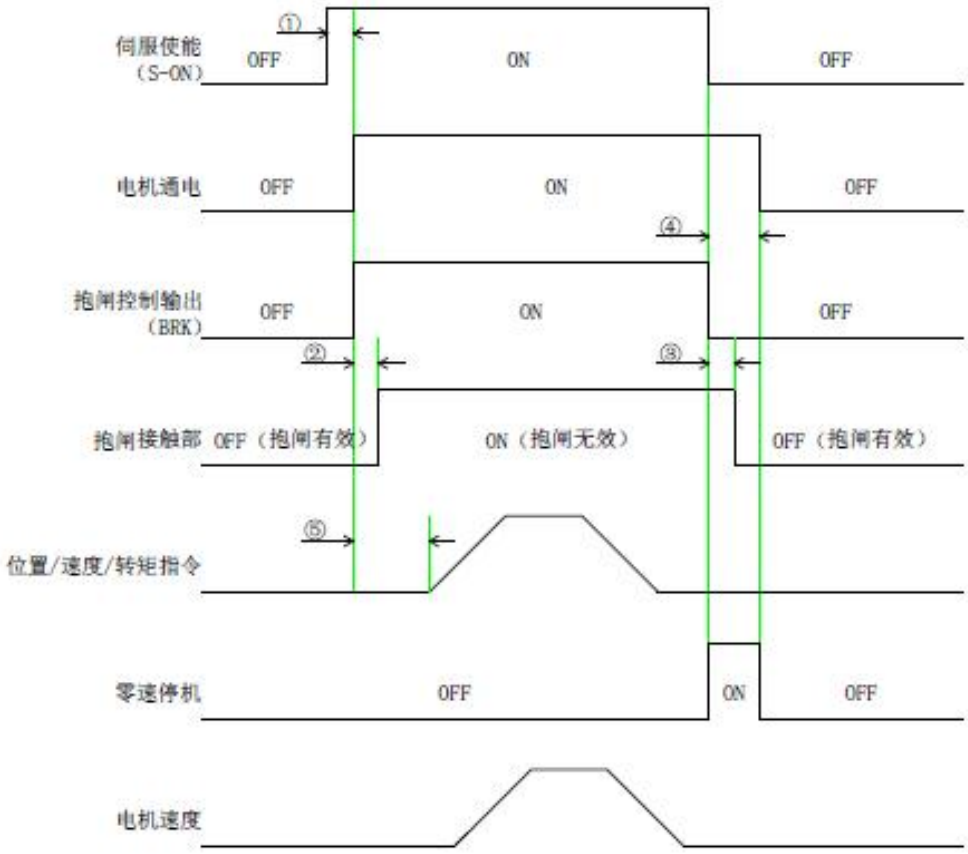


说明	➢ ➢ ➢ ➢ ➢



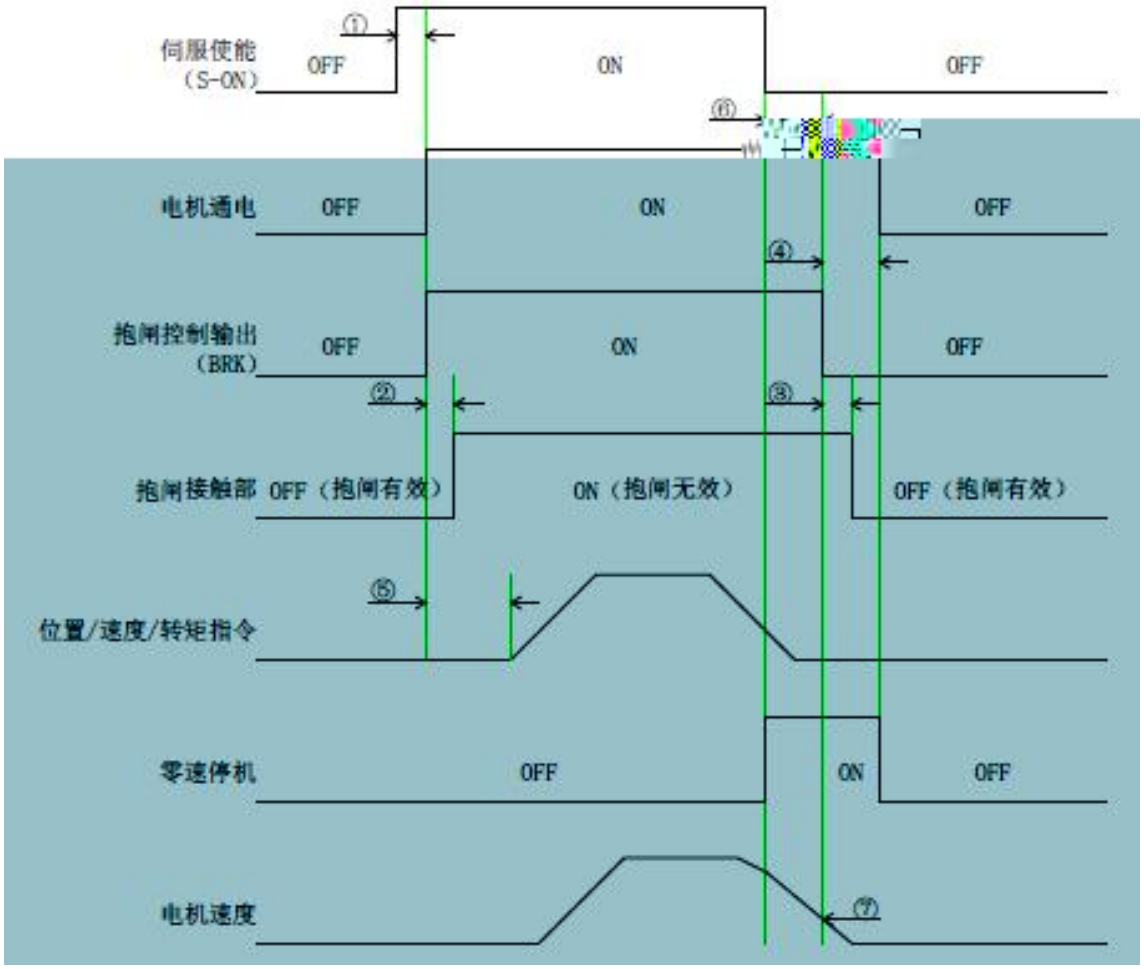
注意	➢ ➢ ➢ ➢ ➢

注意	➢ ➢


伺服使能
（S-ON）
OFF
ON
OFF
①
电机通电
OFF
ON
OFF
④
抱闸控制输出
（BRK）
OFF
ON
OFF
②
③
抱闸接触部
OFF（抱闸有效）
ON（抱闸无效）
OFF（抱闸有效）
⑤
位置/速度/转矩指令
零速停机
OFF
ON
OFF
电机速度

说明

-
-
-


伺服使能
（S-ON）
OFF
ON
OFF
①
⑥
电机通电
OFF
ON
OFF
④
抱闸控制输出
（BRK）
OFF
ON
OFF
②
③
抱闸接触部
OFF（抱闸有效）
ON（抱闸无效）
OFF（抱闸有效）
⑤
位置/速度/转矩指令
零速停机
OFF
ON
OFF
电机速度
⑦

说明

-
-
-
-
-

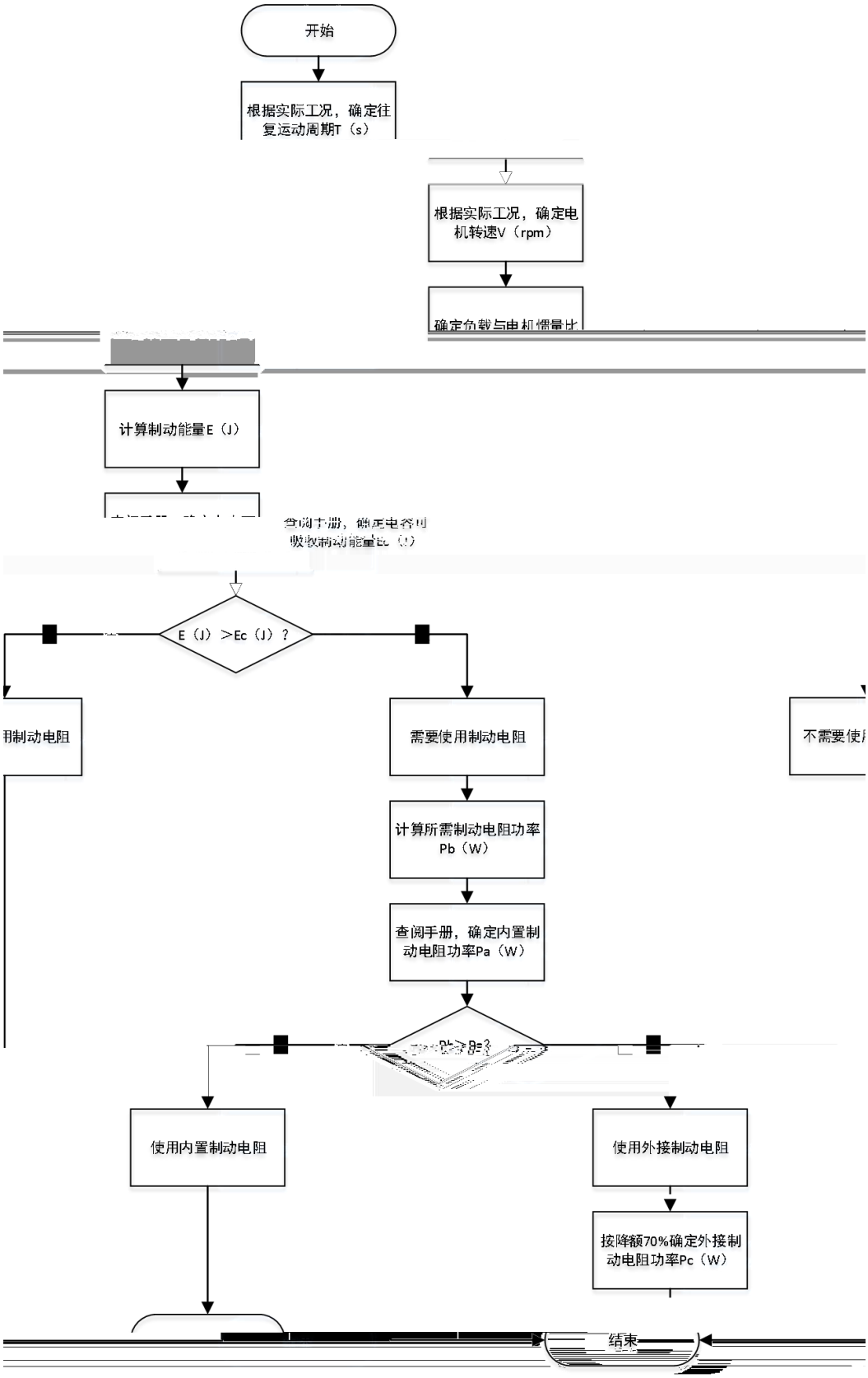
注意	➢ ➢

警告

-
-
-

说明

-
-


开始
根据实际工况，确定往复运动周期T（s）
根据实际工况，确定电机转速V（rpm）
计算制动能量E（J）
E（J）>Ec（J）？
需要使用制动电阻
计算所需制动电阻功率Pb（W）
查阅手册，确定内置制动电阻功率Pa（W）
使用内置制动电阻
使用外接制动电阻
按降额70%确定外接制动电阻功率Pc（W）
结束

( ) ( )

( )

( )

注意

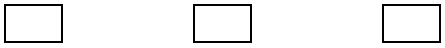
➢

注意	➢

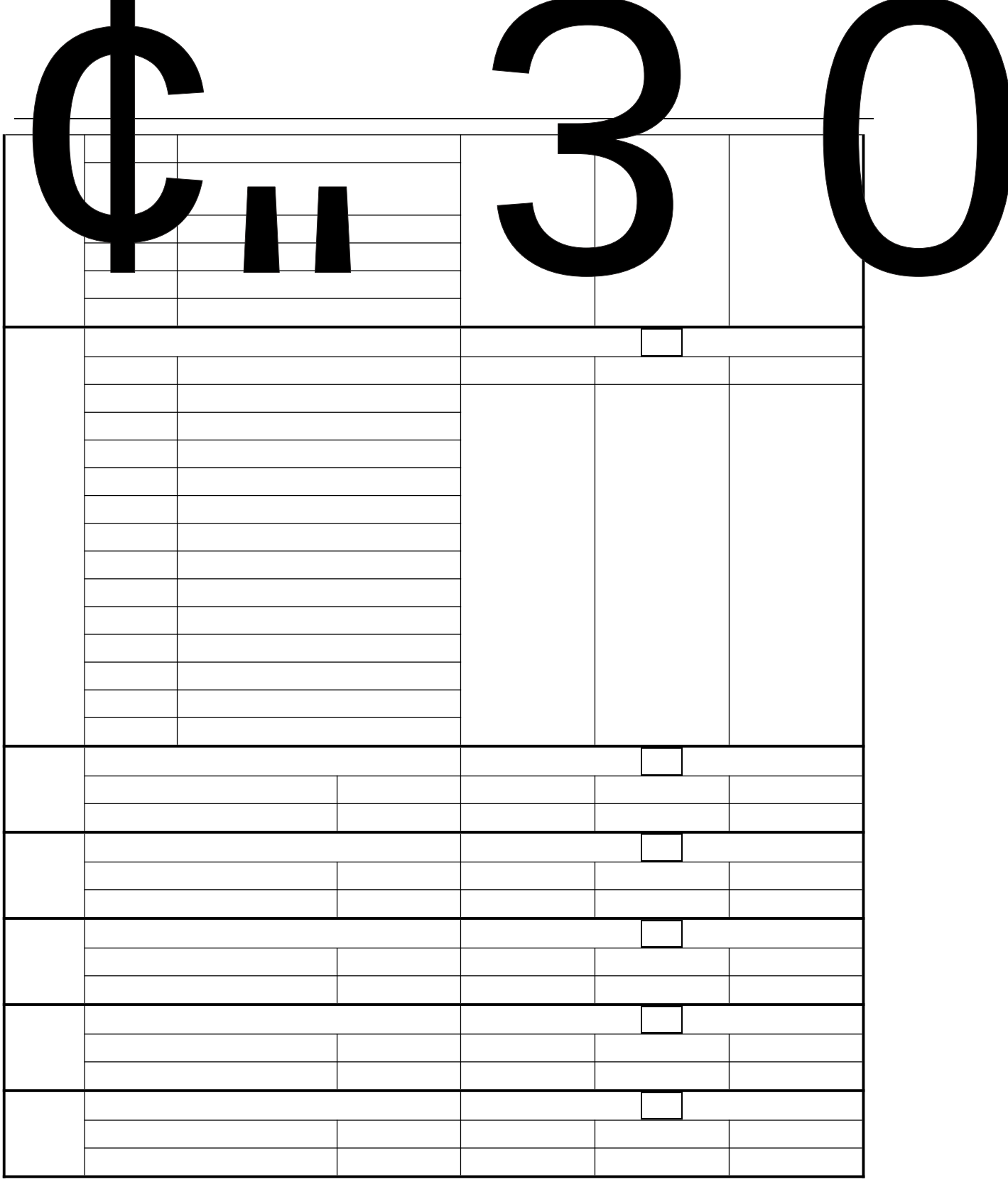
注意	➢ ➢

注意	➢ ➢

注意



注意	➢ ➢



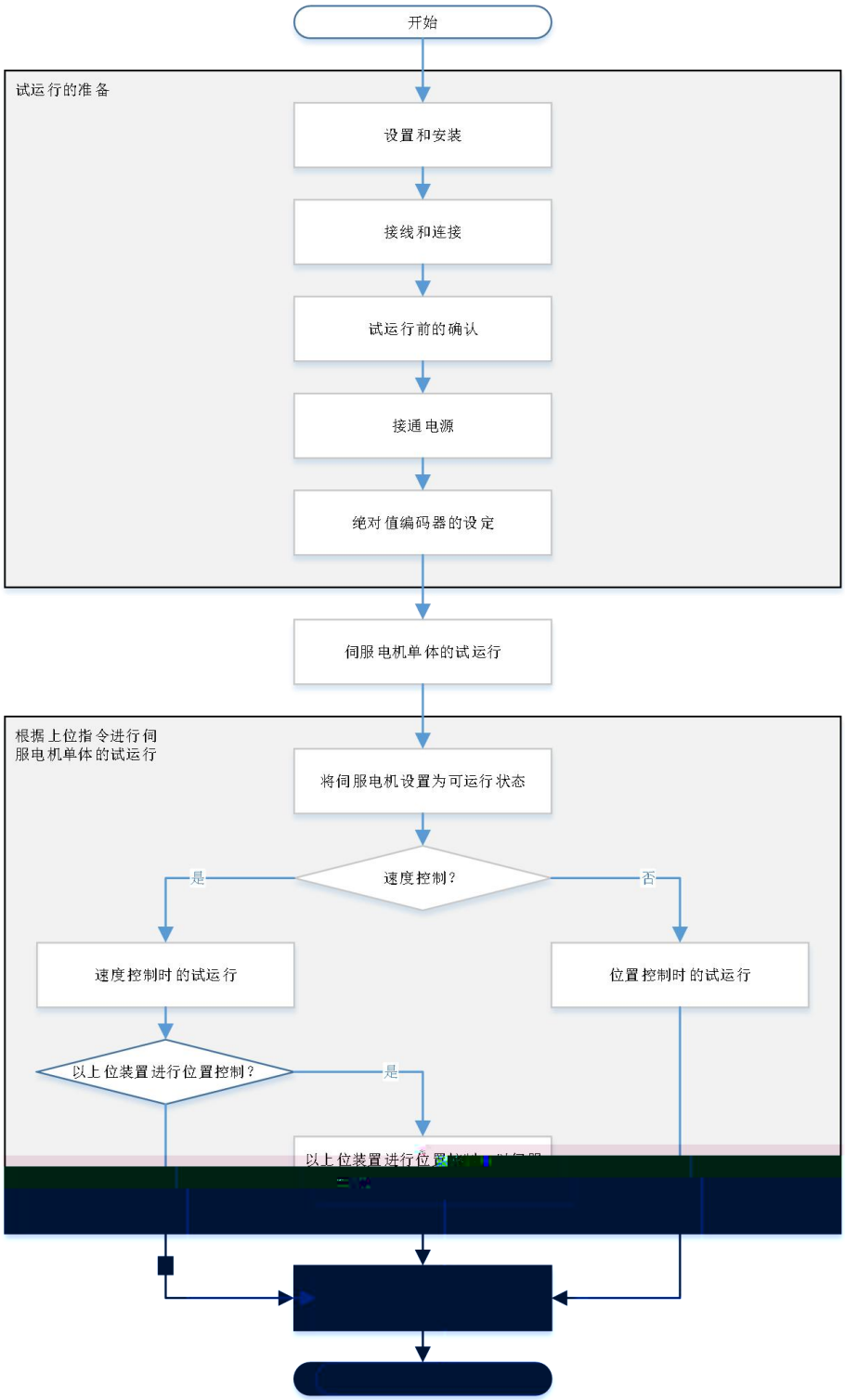
说明	➢ ➢ ➢ ➢

说明	➢ ➢ ➢

说明	➢

注意	➢

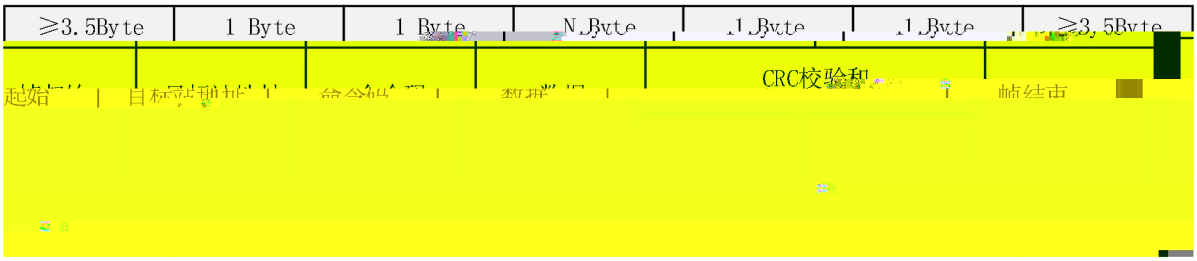
注意	➢ ➢ ➢


开始
试运行的准备
设置和安装
接线和连接
试运行前的确认
接通电源
绝对值编码器的设定
伺服电机单体的试运行
根据上位指令进行伺服电机单体的试运行
将伺服电机设置为可运行状态
速度控制？
是
否
速度控制时的试运行
位置控制时的试运行
以上位装置进行位置控制？
是

注意	➢

警告	➢

注意	➢



0x03　　16/32

注意	➢

注意	➢

0x10 32

注意	➢

GUIDE

Á Ó®ª ЯΛ.ƆƧ

		\@S#ßMT#ß p d \∓ i، ¡g„x € Ó†„ıSI R Z̃„ø Ր ЈCª•Ğ«Á					

	➢ ➢