

型号说明

D 2 T - 0 4 2 3 - S - B 5 - 0 L

额定输出

04 = 400W
10 = 1.0kW

输入AC电源

单相/三相, 220V

控制介面

标准型 S = 电压命令及脉波
总线式 E = EtherCAT (CoE)
总线式 F = mega-ulink

电机编码

直线电机系列专用

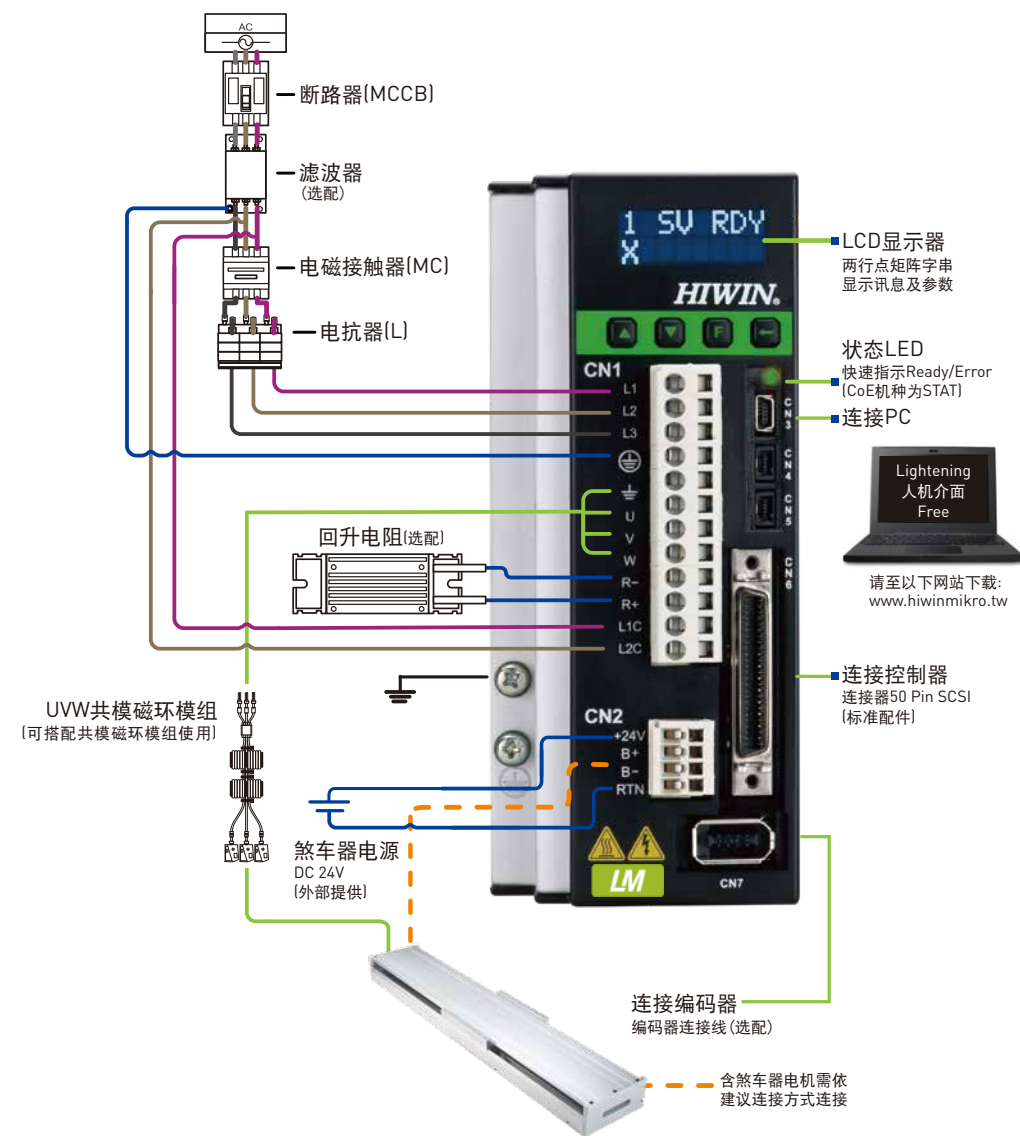
编码器介面

数位TTL (AqB)

机框

B = B框 (400W)
C = C框 (1.0kW)

总配线图



HIWIN® MIKROSYSTEM



搭配大银微系统 单轴直线电机定位平台SSA

HIWIN® MIKROSYSTEM

全球销售暨服务据点

大银微系统股份有限公司
HIWIN MIKROSYSTEM CORP.
台湾40852台中市精密机械园区精科中路6号
Tel: +886-4-23550110
Fax: +886-4-23550123
www.hiwinmikro.tw
business@hiwinmikro.tw

上银科技(中国)有限公司
HIWIN TECHNOLOGIES (CHINA) CORP.
江苏省苏州市苏州工业园区夏庄路2号
Tel: [0512] 8068-5599 Fax: [0512] 8068-9858
www.hiwin.cn bussiness@hiwin.cn

德国 欧芬堡
HIWIN GmbH
OFFENBURG, GERMANY
www.hiwin.de

义大利 米兰
HIWIN Srl
BRUGHERIO, ITALY
www.hiwin.it

新加坡
HIWIN SINGAPORE
SINGAPORE
www.hiwin.sg

日本 神户·东京·名古屋·长野·
东北·静冈·北陆·广岛·
福冈·熊本
HIWIN JAPAN
KOBE · TOKYO · NAGOYA · NAGANO ·
TOHOKU · SHIZUOKA · HOKURIKU ·
HIROSHIMA · FUKUOKA · KUMAMOTO, JAPAN
www.hiwin.co.jp

瑞士 什纳
HIWIN Schweiz GmbH
JONA, SWITZERLAND
www.hiwin.ch

韩国 水原·昌原
HIWIN KOREA
SUWON · CHANGWON, KOREA
www.hiwin.kr

捷克 布尔诺
HIWIN s.r.o.
BRNO, CZECH REPUBLIC
www.hiwin.cz

以色列 海法
Mega-Fabs Motion Systems, Ltd.
HAIFA, ISRAEL
www.mega-fabs.com

美国 芝加哥
HIWIN USA
CHICAGO, U.S.A.
www.hiwin.us

法国 斯特拉斯堡
HIWIN FRANCE
STRASBOURG, FRANCE
www.hiwin.fr

D2T-LM

D2T-LM 驱动器

特点说明&尺寸

- 高速度响应能力
- 高加速响应
- 内建精度提升功能
- 抑制振动功能
- 电子齿轮比与模拟编码器输出
- PDL泛用控制语言

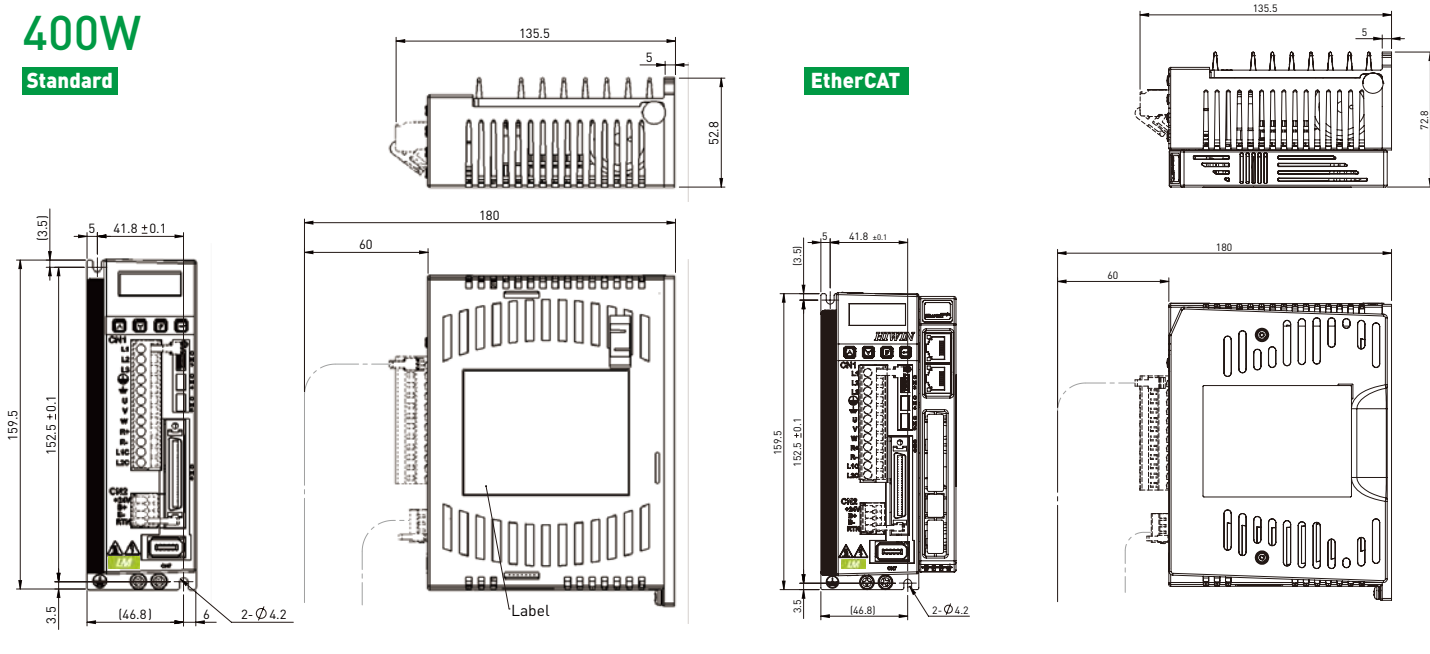
应用产业

FPD面板产业、半导体产业、自动化产业、医疗产业、激光切割应用、PCB产业

D2T-LM系列驱动器、具总线模组 (EtherCAT、mega-ulink) 之D2T-LM系列驱动器的尺寸与安装孔位如图所示。标示尺寸单位为mm，安装孔直径为4mm。

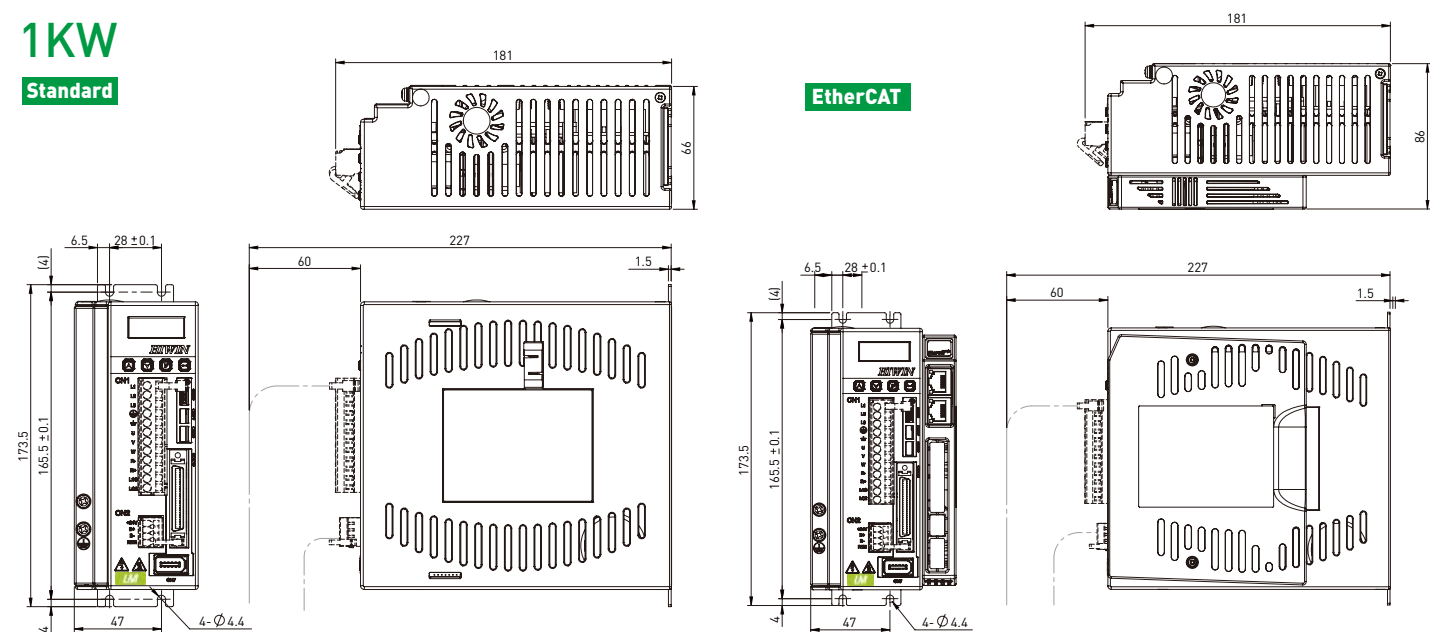
400W

Standard



1KW

Standard



驱动器规格

电源输入	主要电源	B.C框	单相/三相, 200-240V, 50/60Hz
	220V 控制电源	B.C框	单相, 200-240V, 50/60Hz
功率输出	瓦特数	B框: 400W; C框: 1.0KW	
	连续电流	B框: 2.5A rms; C框: 5.1A rms	
	瞬间电流	B框: 7.5A rms; C框: 15.3A rms	
	瞬间电流可持续之时间	最多1秒	
环境条件	温度	操作温度: 0°C~40°C(若环境超过55°C, 需强制周边空气循环) 储存温度: -20°C~65°C	
	湿度	0 to 90%RH[不结露]	
	标高	海拔1000公尺以下	
振动防护		1G (10 to 500Hz)	
安装污染等级		II	
主回路控制方式		IGBT PWM 空间向量控制	
编码器输入	回授	数位TTL	
	频率	5M pulse/sec (四倍频前); 20M count/sec (四倍频后)	
	其他	线性编码器须为数位AqB格式	
I/O 信号连接器	控制信号	输入数	10个通用
		输出数	5个通用
	模拟信号	输入数	1个 (12bit A/D)
		输出数	2个 (模拟监控)
脉波信号	输入数	2个 (低速通道, 高速通道)	
	输出数	4个 (差动Line driver: 3输出, 开集极有1输出)	
煞车连接器	控制信号	可连接煞车使用(最大1A), 亦可利用通用输出进行程式化控制。	
	动态煞车	无内建动态煞车, 需要外接继电器与煞车电阻。	
通讯功能	USB	连接电脑, 115200bps	
面板/指示灯	四按键点矩阵 2*8 字元 LCD状态显示器 LED状态指示灯 (绿, 红)		
控制模式	可切换控制模式 (1)位置控制 (2)速度控制 (3)扭矩控制 (4)位置/速度控制 (5)位置/扭矩控制 (6)速度/扭矩控制		
控制输入	(1)脉波禁止命令 (2)伺服启动 (3)第一与第二增益切换 (4)电子齿轮比选择 (5)左极限开关 (6)第一与第二模式切换 (7)异常清除 (8)右极限开关等		
控制输出	(1)伺服激励 (2)异常输出 (3)到位输出 (4)零速度检出等		
位置控制模式	最大输入脉波频率	光耦合器介面专用 (单端输入) : 250kpps Line driver介面专用 (差动输入) : 4Mpps (AqB时达16M cnt/s)	
	输入脉波信格式	(1)脉波/方向 (Pulse/Dir) (2)正转/反转 (CW/CCW) (3)A/B相 (AqB)	
脉波输入	电子齿轮 (脉波命令放大或缩小)	齿轮比: pulses/counts pulses: 1~2,147,483,647; counts: 1~2,147,483,647	
	平滑滤波器	平滑滤波系数: 1~500	

基本规格

功能规格

抑制滤波器(VSF)	VSF可降低在运动过程因系统结构所产生之振动, 提升机台生产力。	
速度控制模式	控制输入	(1)零速度箝制 (2)伺服启动 (3)第一与第二增益切换 (4)左极限开关 (5)第一与第二模式切换 (6)异常清除 (7)右极限开关等
	控制输出	(1)伺服激励 (2)异常输出 (3)到位输出 (4)零速度检出等
	PWM输入 速度指令输入	速度命令可以PWM输入占空比提供, 参数可设定比例及命令方向。
	模拟输入 速度指令输入	速度命令可以模拟电压方式提供, 参数可设定比例及命令方向。 (+/-10Vdc, 12-bits分辨率)
零速度箝制	可零速度箝制输入	
扭矩控制模式	控制输入	(1)伺服启动 (2)第一与第二增益切换 (3)左极限开关 (4)第一与第二模式切换 (5)异常清除 (6)右极限开关等
	控制输出	(1)伺服激励 (2)异常输出 (3)到位输出 (4)零速度检出等
	PWM输入 扭矩指令输入	扭力命令可以PWM输入占空比提供, 参数可设定比例及极性。
	模拟输入 扭矩指令输入	扭力命令可以模拟电压方式提供, 参数可设定比例及极性。 (+/-10Vdc, 12-bits分辨率)
速度限制功能	可设定速度限制值参数	
Auto tune	Auto tune程序执行后会启动, 并确定负载惯量。	
模拟编码器回馈输出	可任意设定 (B、C框频率最大为18M count/s)	
保护功能	(1)电机短路检出 (2)过电压 (> 390Vdc±5%) (3)位置误差过大 (4)编码器异常 (5)I2T电流限制保护 (6)电机未连接检出 (7)驱动器过温 (IGBT > 80°C±3°C) (8)电压不足 (9)编码器5V电源异常 (10)相位初始化异常	
	异常讯息记录	异常与警告状态讯息记忆
程式编辑器(PDL)	最大程式码容量: 32KBytes 变数储存容量: 800Bytes	
	支援的变数型式: (1)浮点数值型: 32 bits (2)整数数值型: 16 & 32 bits (3)支援矩阵及指标	
	执行周期: 66.67us 可同时执行4个task	
	具有if、else、while回圈、for回圈、goto及till等指令控制程式流程 含有基本算数运算符, 逻辑运算符, 比较运算符 具有Lock及Unlock指令可控制多程式的同步	
位置误差补偿表(Error Mapping)	命名字元长度限制: (1)变数名: 17字元 (2)标签名: 24字元 (3)proc名: 24字元	
	方法: 建立补偿表以线性插值方式补偿编码器错误	
	储存点数: 最多5,000点 储存位置: Flash ROM, 硬碟档案	
	单位: count 启动机制: 由内部归原点完成后激活或由外部输入信号激活	
再生电阻功能	电阻	须外部连接, 无内建再生电阻。
	作动电压	+HV > 370Vdc
	脱离电压	+HV > 360Vdc
	直流链电容量	B框: 820uF; C框: 1,410uF

共同