

HSV-180AD 系列交流伺服驱动单元

使用说明书



V2.00

2015.9

武汉华中数控股份有限公司

中国·武汉

目 录

第 1 章 安全警告	5
1.1 产品的警告标识.....	5
1.2 警告标识的含义.....	6
1.3 标识符号的说明.....	6
1.4 安全注意事项.....	6
第 2 章 概 述	11
2.1 产品简介.....	11
2.2 控制方式简介.....	12
第 3 章 订货信息	13
3.1 伺服驱动单元规格.....	13
3.1.1 伺服驱动单元规格型号说明.....	13
3.1.2 伺服驱动单元规格型号.....	14
3.1.3 伺服驱动单元技术规格.....	17
3.1.4 伺服驱动单元外形尺寸.....	18
3.2 GK6 系列交流永磁伺服电机规格.....	26
3.2.1 GK6 系列交流永磁伺服电机简介	26
3.2.2 GK6 系列交流永磁伺服电机特点	26
3.2.3 GK6 系列交流永磁伺服电机技术规范	27
3.2.4 GK6 系列交流永磁同步伺服电机规格型号说明.....	28
3.2.5 GK6 系列交流永磁同步伺服电机规格型号.....	29
3.2.6 电机安装尺寸图.....	36
3.2.7 轴伸键槽及键推荐标准.....	39
3.2.8 轴伸 C 型中心孔推荐标准.....	40
3.2.9 GK6 系列交流永磁伺服电机接口定义	40
3.3 HB 系列交流永磁伺服电机规格.....	42
3.3.1 HB 系列交流永磁伺服电机特点	42
3.3.2 HB 系列交流永磁伺服电机规格型号说明.....	42
3.3.3 HB 系列交流永磁伺服电机规格型号	44
3.3.4 HB、HBB 系列交流永磁伺服电机接口定义.....	54
3.4 交流伺服驱动单元与交流永磁伺服电机选型指南.....	55
第 4 章 安 装	59
4.1 到货检查.....	59
4.2 安装环境条件.....	59

4.2.1	环境温度	59
4.2.2	湿度	59
4.2.3	海拔高度	59
4.2.4	振动和冲击	59
4.2.5	水	59
4.2.6	大气污染	59
4.3	伺服驱动单元安装	60
4.3.1	HSV-180AD-035, 050, 075 伺服驱动单元安装	60
4.3.2	HSV-180AD-100, 150 伺服驱动单元安装	67
4.3.3	HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元安装	73
4.3.4	HSV-180A1D-100, 150 伺服驱动单元安装	79
4.3.5	HSV-180A1D-200, 300 伺服驱动单元安装	85
4.4	伺服电机安装	91
4.4.1	安装环境	91
4.4.2	安装方法	91
第 5 章	接 线	92
5.1	周边器件的连接	92
5.2	端子配置	94
5.3	主回路端子的连接	96
5.3.1	HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 主回路端子构成	96
5.3.2	HSV-180AD-200, 300, 450 主回路端子构成	98
5.3.3	HSV-180A1D-100, 150 主回路端子构成	99
5.3.4	HSV-180A1D-200, 300 主回路端子构成	100
5.3.5	主回路输入侧接线	101
5.3.6	控制电源接线	104
5.3.7	主回路输出侧接线	104
5.4	控制信号端子的连接	107
5.4.1	XS4 COMMAND 指令输入/输出接口	107
5.4.2	XS5 I/O 输入/输出端子	120
5.5	编码器信号端子的连接	121
5.5.1	XS3 ENCODER1 伺服电机编码器输入接口	121
5.5.2	XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口	134
5.6	通讯信号端子的连接	136
5.6.1	XS1 通讯接口	136
5.7	配线	137
5.8	标准接线	138
5.8.1	位置控制方式标准接线（脉冲量接口）	139

5.8.2	外部速度控制方式标准接线（模拟量接口）	142
5.8.3	全闭环控制标准接线（脉冲量接口）	145
第 6 章	操作与显示	148
6.1	概述	148
6.2	菜单说明.....	150
6.3	状态监视模式.....	150
6.4	运动参数模式.....	154
6.5	扩展运动参数模式.....	154
6.6	辅助模式.....	155
6.7	控制参数模式.....	157
6.8	扩展控制参数模式.....	157
6.9	参数修改与保存模式.....	158
第 7 章	参数设置	159
7.1	概述	159
7.1.1	参数分组说明	159
7.1.2	参数操作说明	160
7.2	运动参数模式.....	161
7.2.1	运动参数一览表.....	161
7.2.2	扩展运动参数	167
7.2.3	和伺服电机相关的参数说明.....	173
7.2.4	和位置控制相关的参数说明.....	175
7.2.5	和速度控制相关的参数说明.....	181
7.2.6	和输出转矩调节相关的参数说明.....	185
7.2.7	非标配电机参数设置.....	188
7.3	控制参数模式.....	191
7.3.1	控制参数	191
7.3.2	扩展控制参数	192
第 8 章	运行与调整	194
8.1	电源连接.....	194
8.1.1	上电前检查	194
8.1.2	上电顺序	194
8.1.3	电源接通及报警时序.....	196
8.1.4	断电顺序	198
8.1.5	报警清除	199
8.2	试运行.....	200

8.2.1	JOG 运行方式	202
8.2.2	内部速度运行方式	204
8.2.3	外部速度运行方式（模拟量接口）	205
8.2.4	位置运行方式（脉冲量接口）	207
8.2.6	全闭环	209
8.3	运行调整	212
8.3.1	基本增益设置	212
8.3.2	电子齿轮设置	213
8.3.3	启停特性调整	214
第 9 章	故障诊断	216
9.1	保护诊断功能	216

第 1 章 安全警告

感谢您选用 HSV-180AD、HSV-180A1D 系列交流伺服驱动单元。HSV-180AD、HSV-180A1D 系列交流伺服驱动单元和伺服电机适用于普通工业环境，请注意以下几点：

- 伺服驱动单元和伺服电机不适用于强烈振动的环境。
- 伺服驱动单元和伺服电机不适用于影响生命安全的医疗设备。
- 伺服驱动单元的结构不是防水型的，不适合雨淋和太阳直晒的环境。
- 不要对伺服驱动单元和伺服电机进行任何修改。

在正确安装、接线之前请认真阅读此使用手册，在操作之前必须了解此设备安全信息、安全警告以及此设备的使用知识。

1.1 产品的警告标识

警告标识安装于伺服驱动单元前面板

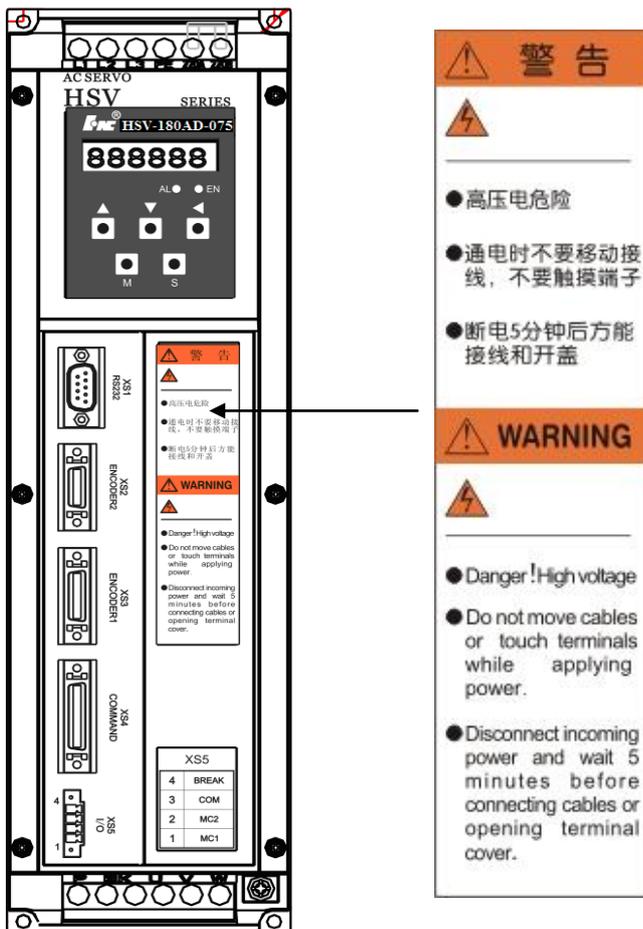
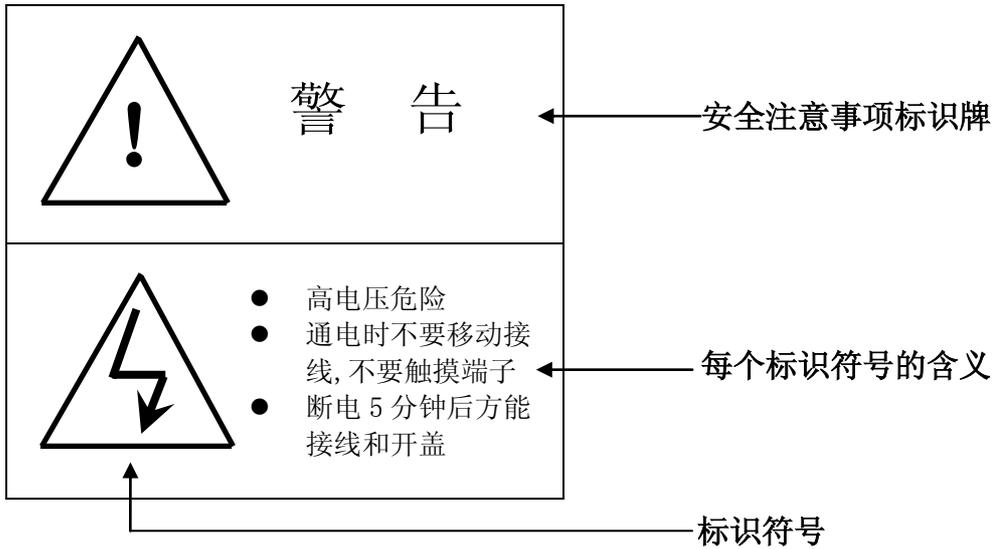


图 1.1 HSV-180AD-035，050，075 驱动单元警告标识

1.2 警告标识的含义



1.3 标识符号的说明



错误使用时, 会引起危险情况, 可能会导致人身伤亡。



错误使用时, 会引起危险情况, 可能会导致人身轻度或中度伤亡和设备损坏。

1.4 安全注意事项

■ 产品到货确认



- 受损的驱动单元, 请勿安装。有受伤的危险。

■ 安装

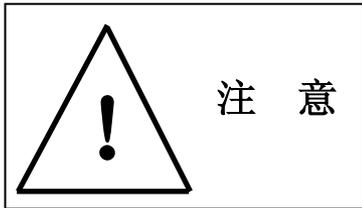


- **搬运时，请托住机体底部。**
若只抓住面板，主机可能跌落，有受伤的危险。
- **请安装在金属等不易燃烧的平板上。**
有火灾的危险。
- **必要时，请设置冷却风扇，并使进风保持在 45° C 以下。**
由于过热会引起火灾及其它事故。
- **请勿堵塞进气口与出气口。也不要使产品内部进入异物。**
否则可能会因内部元件老化而导致故障与火灾。
- **设置时，请确保驱动单元与控制电柜以及其它电器之间具有规定的间隔。**
否则会导致火灾或故障。

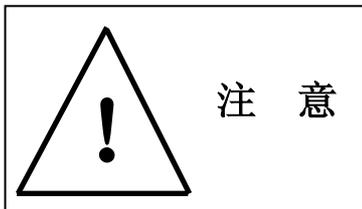
■ 接线



- **接线前，请确认输入电源是否处于 OFF 状态。**
有触电和火灾的危险。
- **请电气工程师进行接线作业。**
有触电和火灾的危险。
- **接地端子 (⊥)，请一定要接地。**
有触电和火灾的危险。
- **急停回路接线完成后，请一定检查动作是否有效。**
有受伤的危险。（接线责任属于使用者）
- **请勿直接触摸输出端子，驱动单元的输出线切勿与外壳连接，输出线切勿短路。**
有触电及引起短路的危险。



- 请确认交流主回路电源的电压与驱动单元的额定电压是否一致。
有受伤和火灾的危险。
- 请勿对驱动单元作耐压试验。
会造成半导体元器件等的损坏。
- 请勿将电源线接到输出 U、V、W 端子上。
电压加在输出端子上，会导致驱动单元内部损坏。

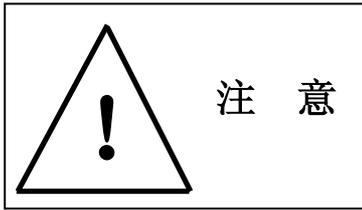


- 切勿将电容及 LC/LR 噪声滤波器接入 U、V、W 输出回路。
会导致驱动单元的损坏。
- 请勿将电磁开关，电磁接触器接入 U、V、W 输出回路。
驱动单元在有负载的运行中，浪涌电流会引起驱动单元的过电流保护回路动作。

■ 调试运行



- 确认了外部连接安装好了之后，在输入电源通电中，请勿进行拆卸。
有触电的危险。
- 复位驱动单元后，在试运行中，请勿靠近机械设备。
(请在电气和机械设计上考虑人身的安全性。)
- 请另行准备急停开关。
有受伤的危险。

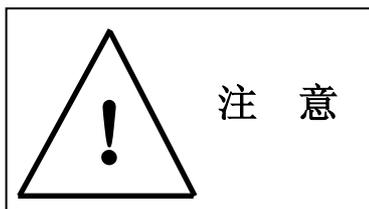


- 在运行前，请再一次确认电机及机械使用允许范围等事项。
有受伤的危险。
- 运行时或者电源刚刚切断时，驱动单元的散热器、制动电阻、电机等可能会处于高温状态，因此请勿触摸。
有烧伤的危险。
- 有必要使用外接制动器时，请另行准备，请勿触摸。
有受伤的危险。
- 在运行中请勿检查信号。
会损坏设备。

■ 故障处理

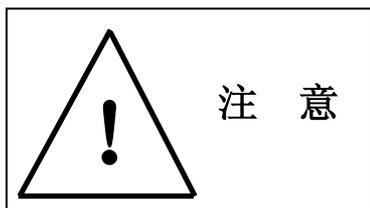


- 驱动单元在断电后，高压仍会保持一段时间，断电 5 分钟内请勿拆卸电线，不要触摸端子。
有触电的危险。
- 除指定的专业人员以外，请勿进行连接、安装、操作、拆卸与维修等工作。
有触电和损坏伺服驱动单元的危险。



- 控制电路板上，采用了 CMOS IC 集成电路，维修时请注意，请勿用手指直接触摸。
静电感应会损坏控制电路板。

■ 系统选型



- 电机的额定转矩要大于有效的连续负载转矩。
长期过载会损坏电机。
- 负载惯量与电机惯量之比应小于推荐值。
有损坏设备的危险。
- 驱动单元与电机应配套选配。
有损坏设备的危险。

■ 其它



- 请勿自行进行改造。
有触电、受伤的危险。

第 2 章 概 述

HSV-180AD、HSV-180A1D 全数字交流伺服驱动单元是武汉华中数控股份有限公司推出的一款伺服驱动产品。该伺服驱动单元采用 AC380V 电源输入，具有结构紧凑、使用方便、可靠性高等特点。

2.1 产品简介

HSV-180AD、HSV-180A1D 全数字交流伺服驱动单元采用专用运动控制数字信号处理器（DSP）和智能化功率模块（IPM）或绝缘栅双极型晶体管（IGBT）等当今最新技术设计，实现了交流伺服电机的位置、速度、转矩闭环伺服控制，具有短路、过流、过压、欠压、过载、过热、泵升等多种故障具有软、硬件保护功能，配备有通讯接口、脉冲量输入接口、模拟量输入接口及小键盘调试数字显示器，具有 035、050、075、100、150、200、300、450 等多种规格。用户可根据要求选配不同规格伺服驱动单元和交流伺服电机，形成高可靠、高性能的交流伺服驱动系统。

HSV-180AD、HSV-180A1D 全数字交流伺服驱动单元具有以下特点

控制简单、灵活。

通过操作面板或通讯方式，可对伺服驱动单元的工作方式、内部参数进行修改，以适应不同应用环境的要求。

状态显示齐全。

伺服驱动单元设置了一系列状态显示信息，方便客户在调试、运用过程中浏览伺服驱动单元的相关状态参数；同时提供了一系列的故障诊断信息。

接口丰富，控制方式灵活多样。

伺服驱动单元具有脉冲量输入接口，模拟输入接口，伺服电机编码器反馈接口，伺服编码器反馈接口，串行通讯接口及可编程 I/O 接口，具有多种控制方式。

具有统一的伺服电机编码器接口，可以适配复合增量式光电编码器、全数字绝对式编码器等多种信号类型的编码器。

具有双码盘接口，可接光栅尺等位置反馈器件，构成全闭环位置控制系统。

2.2 控制方式简介

HSV-180AD、HSV-180A1D 全数字交流伺服驱动单元的五种控制方式

位置控制方式（脉冲量接口）

伺服驱动单元可以通过内部参数设置为外部位置控制方式，可接收三种形式的外部脉冲指令（正交脉冲；脉冲+方向；正、负脉冲）。

外部速度控制方式（模拟量接口）

伺服驱动单元可以通过内部参数设置为外部速度控制方式，可接收幅值不超过 10V 的外部模拟量指令（如：-10V~+10V 或 0~+10V）。

JOG 控制方式

伺服驱动单元可以通过按键（无须外部指令）设置使驱动单元运动，给用户提供一种测试伺服驱动系统安装、连接是否正确的运行方式。

内部速度控制方式

伺服驱动单元在内部速度控制方式下，可根据伺服驱动单元内部设定的速度运行（无须外部指令），给用户提供一种测试伺服驱动系统安装、连接是否正确的运行方式。

第 3 章 订货信息

3.1 伺服驱动单元规格

3.1.1 伺服驱动单元规格型号说明



图 3.1 伺服驱动单元规格型号说明

3.1.2 伺服驱动单元规格型号

表 3.1 伺服驱动单元规格型号一览表

驱动单元型号		HSV-180AD-035	HSV-180AD-050	HSV-180AD-075
适配电机功率 (KW)		3.7KW	5.5KW	7.5KW
额定输出电流 (A)		12.5	16	23.5
短时最大电流 (A)		22	28	42
断路器 (A)		25	32	40
接触器 (A)		18	25	32
输入交流 电抗器	电流 (A)	10	15	20
	电感 (mH)	1.4	0.93	0.7
输入滤波器(A)		10	15	20
最大制动电流 (A)		25	25	40
制动电阻 推荐值	阻值 (Ω)	51 Ω	51 Ω	20 Ω
	功率 (W)	800W	800W	1200W
	数量	1	1	1
主电路电缆推荐值 (mm^2)		4	4	4

驱动单元型号		HSV-180AD-100	HSV-180AD-150	
适配电机功率 (KW)		11KW	15KW	
额定输出电流 (A)		32	47	
短时最大电流 (A)		56	84	
断路器 (A)		63	100	
接触器 (A)		40	63	
输入交流电 抗器	电流 (A)	30	50	
	电感 (mH)	0.47	0.28	
输入滤波器(A)		30	50	
最大制动电流 (A)		50	75	
制动电阻 推荐值	阻值 (Ω)	33 Ω	33 Ω	
	功率 (W)	1500W	1500W	
	数量	2	2	
主电路电缆推荐值(mm^2)		10	16	

驱动单元型号		HSV-180AD-200	HSV-180AD-300	HSV-180AD-450
适配电机功率 (KW)		30KW	37KW	51KW
额定输出电流 (A)		64.3	94	128
短时最大电流 (A)		110	168	224
断路器 (A)		125	200	400
接触器 (A)		95	150	250
输入交流电抗器	电流 (A)	80	150	250
	电感 (mH)	0.17	0.095	0.056
输入滤波器(A)		80	150	250
最大制动电流 (A)		100	100	150
制动电阻推荐值	阻值 (Ω)	30 Ω	30 Ω	30 Ω
	功率 (W)	2500W	2500W	2500W
	数量	3	4	6
主电路电缆推荐值 (mm^2)		35	70	95

驱动单元型号		HSV-180A1D-100	HSV-180A1D-150	
适配电机功率 (KW)		11KW	15KW	
额定输出电流 (A)		32	47	
短时最大电流 (A)		56	84	
断路器 (A)		63	100	
接触器 (A)		40	63	
输入交流电抗器	电流 (A)	30	50	
	电感 (mH)	0.47	0.28	
输入滤波器(A)		30	50	
最大制动电流 (A)		50	75	
制动电阻推荐值	阻值 (Ω)	33 Ω	33 Ω	
	功率 (W)	1500W	1500W	
	数量	2	2	
主电路电缆推荐值(mm^2)		10	16	

驱动单元型号		HSV-180A1D-200	HSV-180A1D-300	
适配电机功率 (KW)		30KW	37KW	
额定输出电流(A)		64.3	94	
短时最大电流(A)		110	168	
断路器 (A)		125	200	
接触器 (A)		95	150	
输入交流电 抗器	电流 (A)	80	150	
	电感 (mH)	0.17	0.095	
输入滤波器(A)		80	150	
最大制动电流 (A)		100	100	
制动电阻 推荐值	阻值 (Ω)	30 Ω	30 Ω	
	功率 (W)	2500W	2500W	
	数量	3	4	
主电路电缆推荐值 (mm^2)		35	70	

3.1.3 伺服驱动单元技术规格

表 3.2 伺服驱动单元技术规格

输入电源	额定电压、 允许电压波动范围、 频率	HSV-180AD-150 及以下规格, HSV-180A1D-300 及以下规格: 三相 AC380V -15%~+10% 50/60Hz HSV-180AD-200 及以上规格: ①单相 AC220V 控制电源 -15%~+10% 50/60Hz ②三相 AC380V 强电电源 -15%~+10% 50/60Hz
	控制方式	位置控制、外部速度控制、JOG 控制、内部速度控制
特性	速度频率响应	300Hz 或更高
	速度波动率	<±0.1(负载 0%~100%); <±0.02(电源-15%~+10%) (数值对应于额定速度)
	调速比	1:10000
位置控制	脉冲指令种类	①方向+脉冲列②CCW 脉冲+CW 脉冲③两相 A/B 正交脉冲
	脉冲指令形式	非绝缘线驱动(约+5V)
	脉冲指令频率	≤500kHz
	电子齿轮	$1 \leq \alpha / \beta \leq 32767$
速度控制	模拟量输入信号	DC 0~+10V 或 DC -10V~+10V
	加减速功能	参数设置 1~32000ms (0~1000r/min 或 1000~0r/min)
伺服电机 编码器类型	TTL 复合增量式 光电编码器	线数:1024 线/转、2000 线/转、2500 线/转、6000 线/转
	绝对式编码器	ENDAT2.1/2.2 协议编码器、BISS 协议编码器 HiperFACE 协议编码器、TAMAGAWA 协议编码器
第二位置 编码器类型	增量式编码器	光电编码器(TTL 方波), 正余弦编码器(1Vpp 模拟信号)
	绝对式编码器	ENDAT2.1/2.2 协议编码器
输入输出 信号	开关量输入	①伺服使能 ②报警清除 ③偏差计数器清零 ④脉冲指令禁止 ⑤反向超程 ⑥正向超程 ⑦电子齿轮比切换 ⑧零速锁定
	开关量输出	①伺服准备好输出 ②伺服报警输出 ③定位完成输出 ④速度到达输出 ⑤电磁抱闸输出
	通信功能	RS232 通讯端口, 采用 MODBUS 协议
	监视功能	转速、当前位置、指令脉冲积累、位置偏差、转矩电流、电机电流、 转子位置、脉冲指令计数、运行状态、开关量输入输出状态等
	保护功能	超速、主电源过压、欠压、过流、过载、编码器异常、制动故障、 电机过热、驱动单元过热、位置超差、IPM 模块故障等
	操作	6 个 8 段 LED 数码管、5 个按键、2 个发光二极管
	适配电机	2.2KW~51KW 交流永磁同步伺服电机
使用条件	防护等级/污染等级	防护等级: IP10 无腐蚀性、易燃性、易爆性气体, 防止导电物体、金属粉尘、油雾 及液体进入驱动单元内部。
	使用温度/保存温度	使用温度 0℃~+40℃, 超过 40℃ 以上须降额使用。 保存温度-20℃~+60℃。
	使用湿度/保存湿度	90%RH 以下, 无结露。
	海拔高度	1000m 以下, 海拔高度超过 1000m 以上须降额使用。
	耐振动	振动频率≤20Hz: 4.9m/S ² 20Hz≤振动频率≤50Hz: 1m/S ²

3.1.4 伺服驱动单元外形尺寸

1、HSV-180AD-035, 050, 075 伺服驱动单元外形尺寸

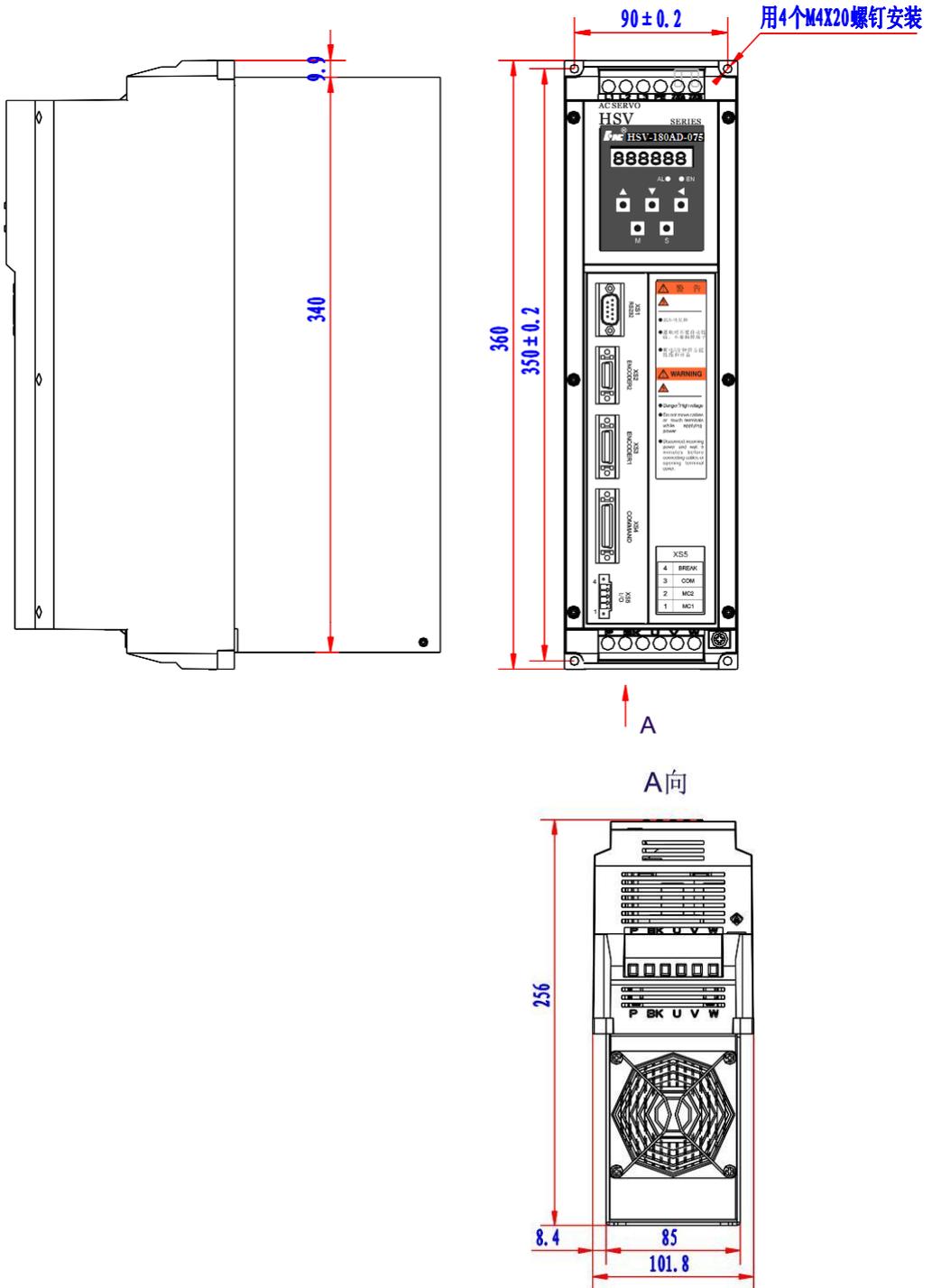


图 3.2 HSV-180AD-035, 050, 075 伺服驱动单元外形尺寸（未带辅助安装装置 单位：mm）

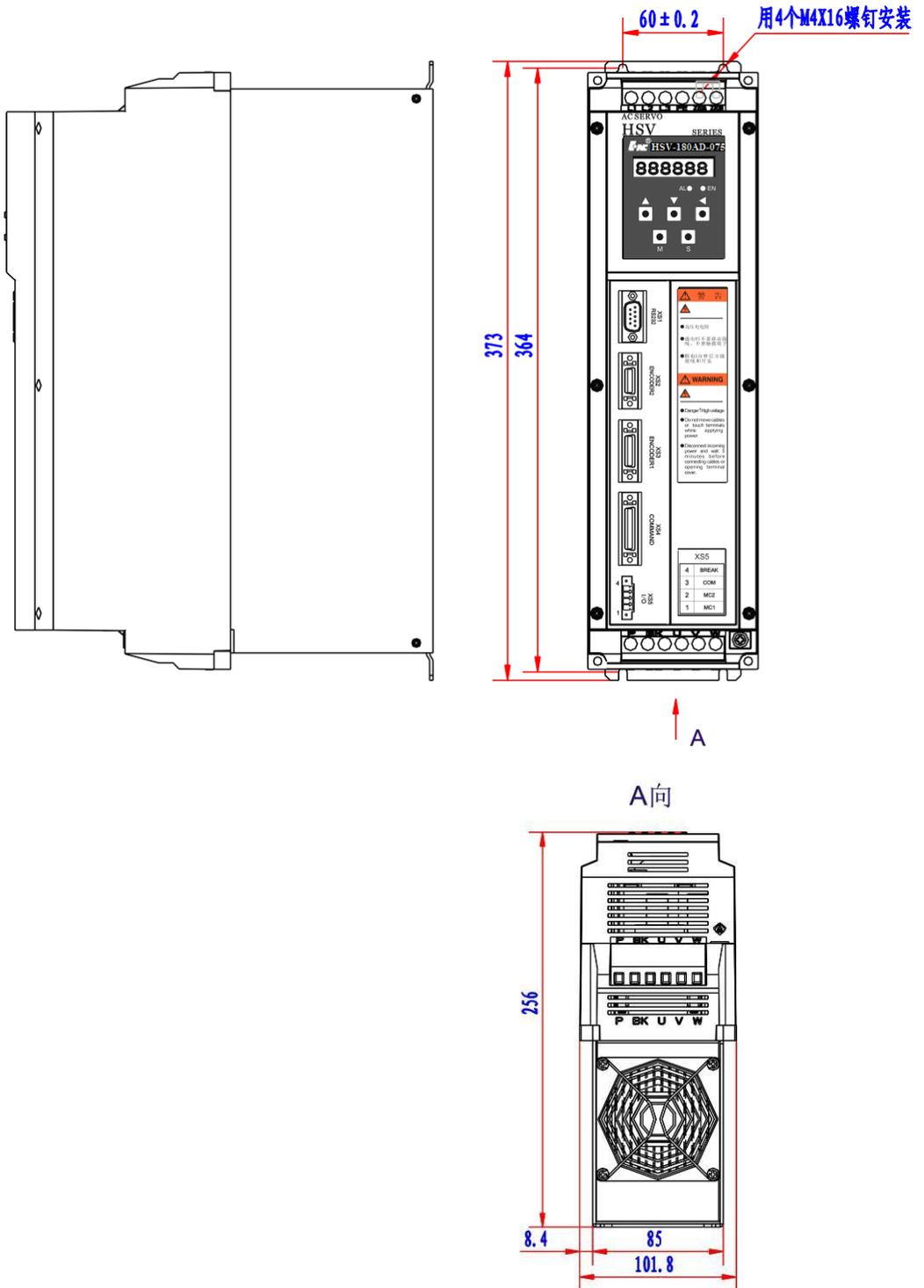


图 3.3 HSV-180AD-035, 050, 075 伺服驱动单元外形尺寸（带辅助安装装置 单位：mm）

2、HSV-180AD-100, 150 伺服驱动单元外形尺寸

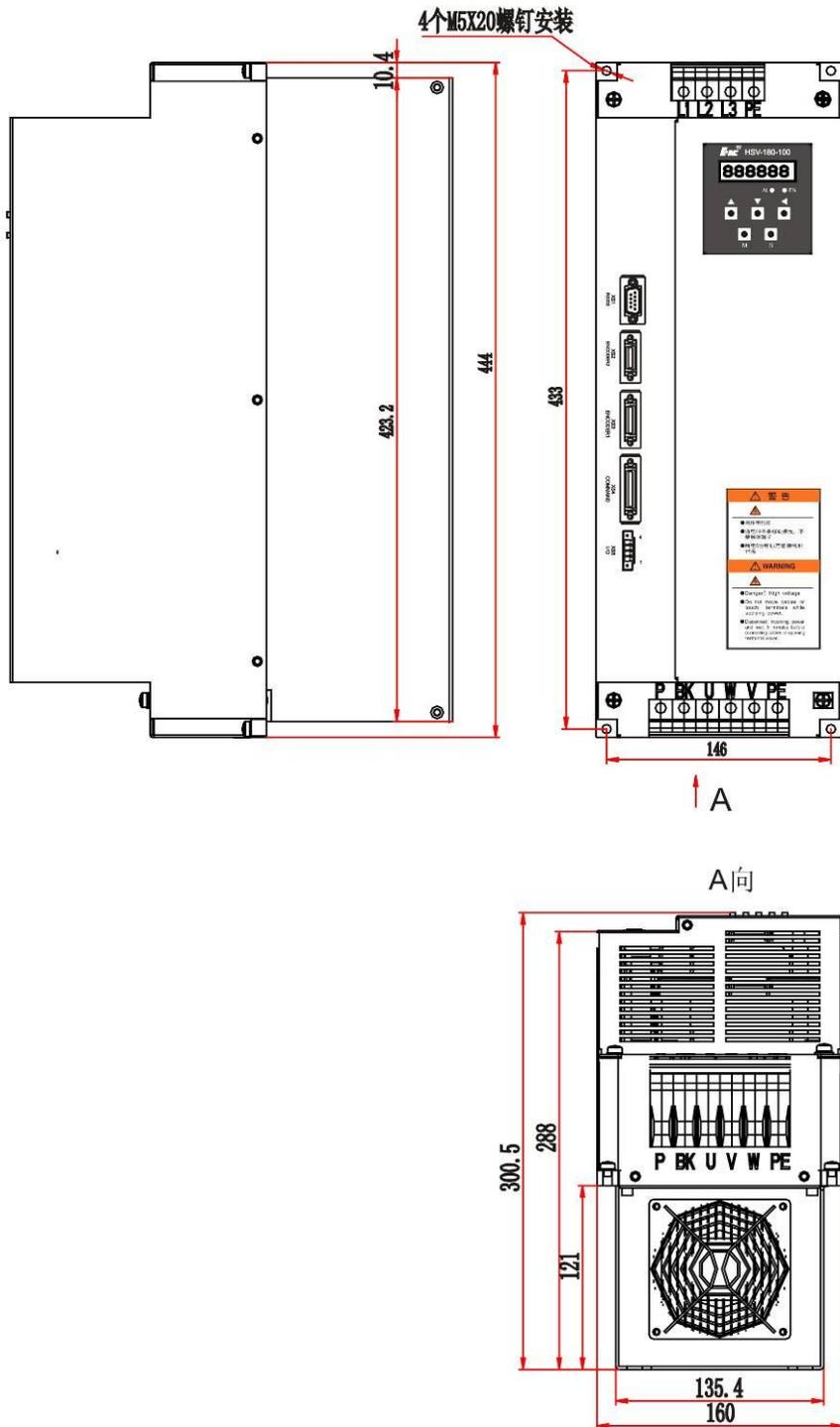


图 3.4 HSV-180AD-100, 150 伺服驱动单元外形尺寸 (未带辅助安装装置 单位: mm)

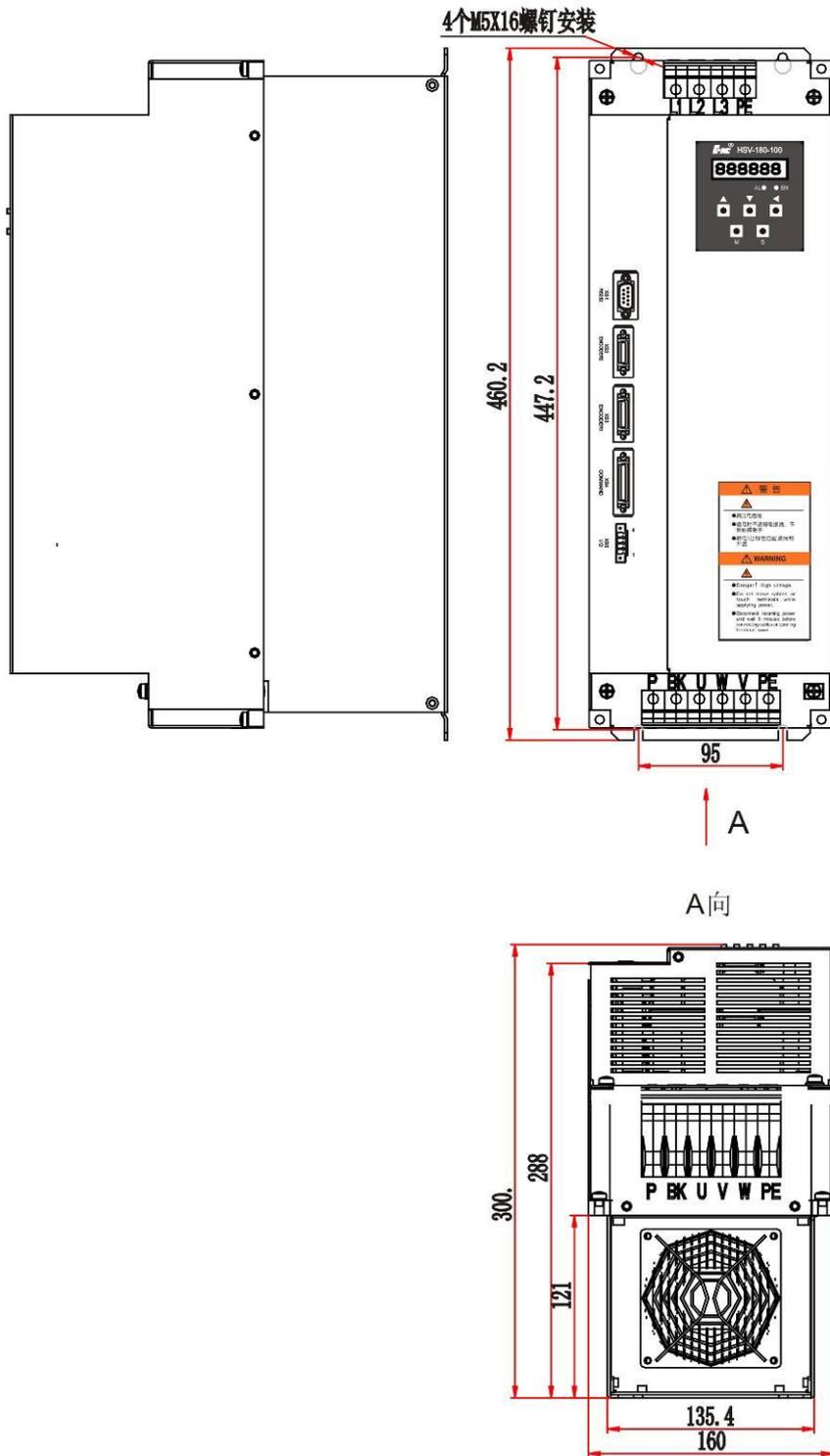


图 3.5 HSV-180AD-100, 150 伺服驱动单元外形尺寸（带辅助安装装置 单位：mm）

3、HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元外形尺寸

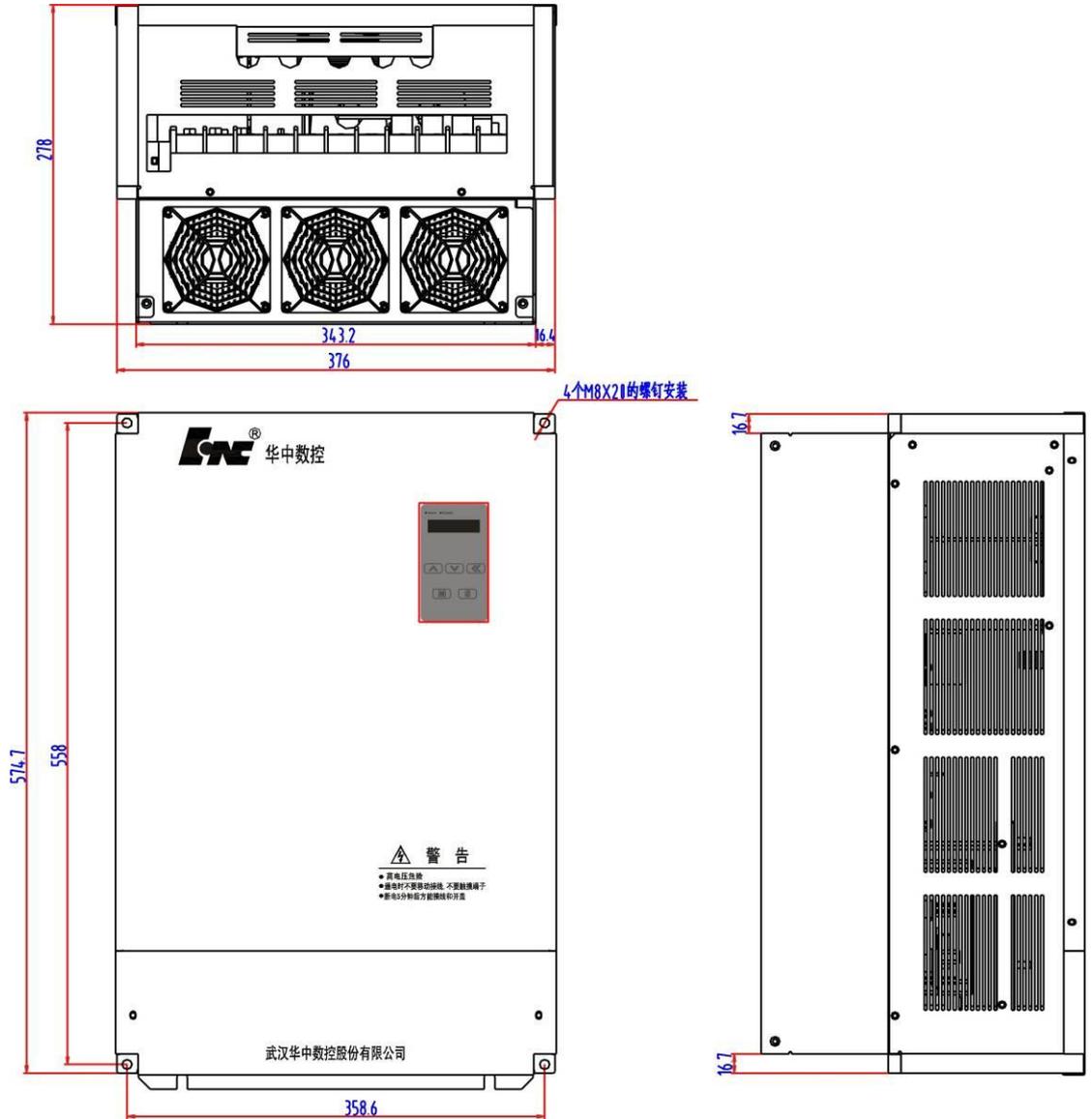


图 3.6 HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元外形尺寸 (未带辅助安装装置 单位: mm)

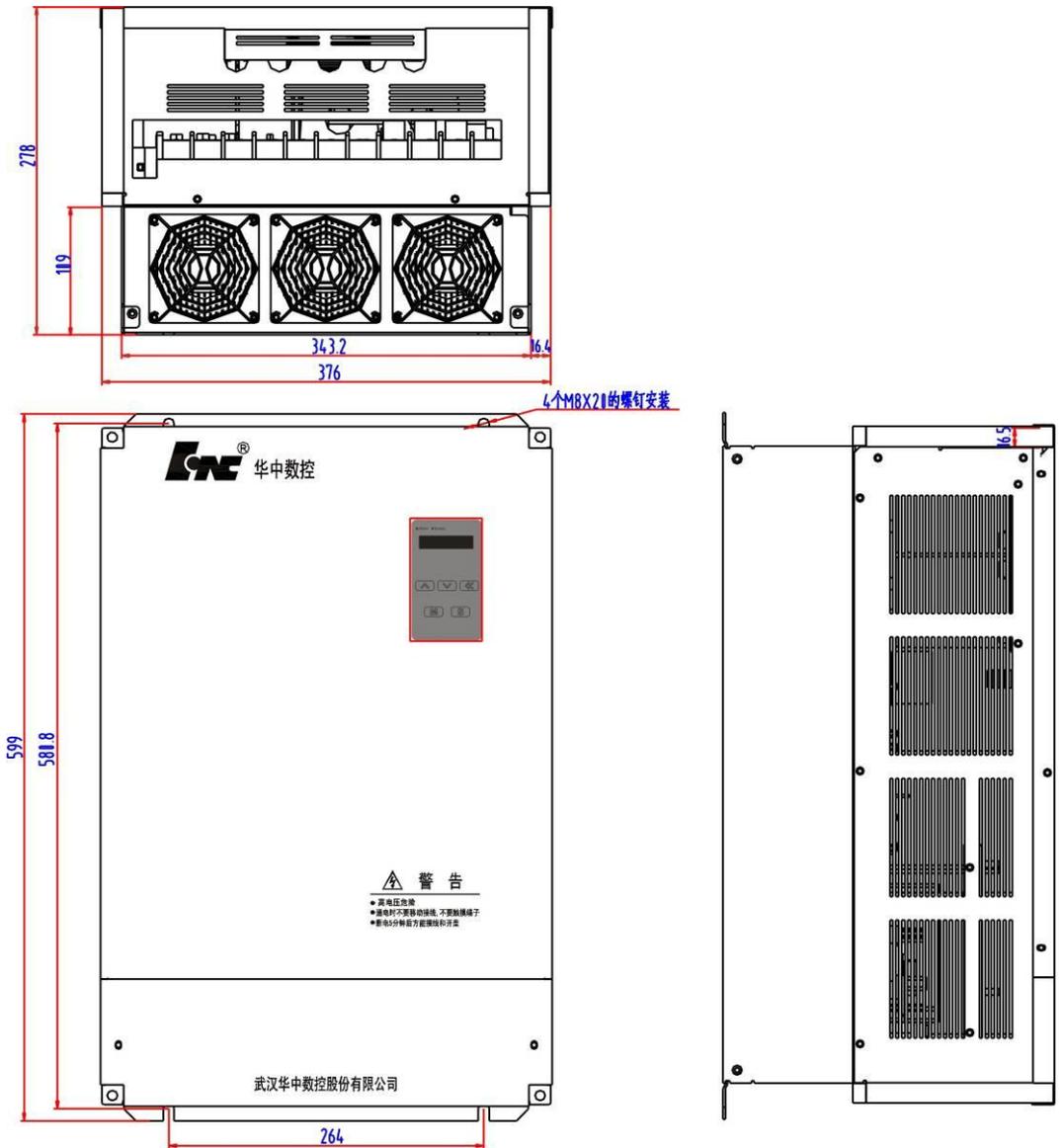


图 3.7 HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元外形尺寸 (带辅助安装装置 单位: mm)

4、HSV-180A1D-100, 150 伺服驱动单元外形尺寸

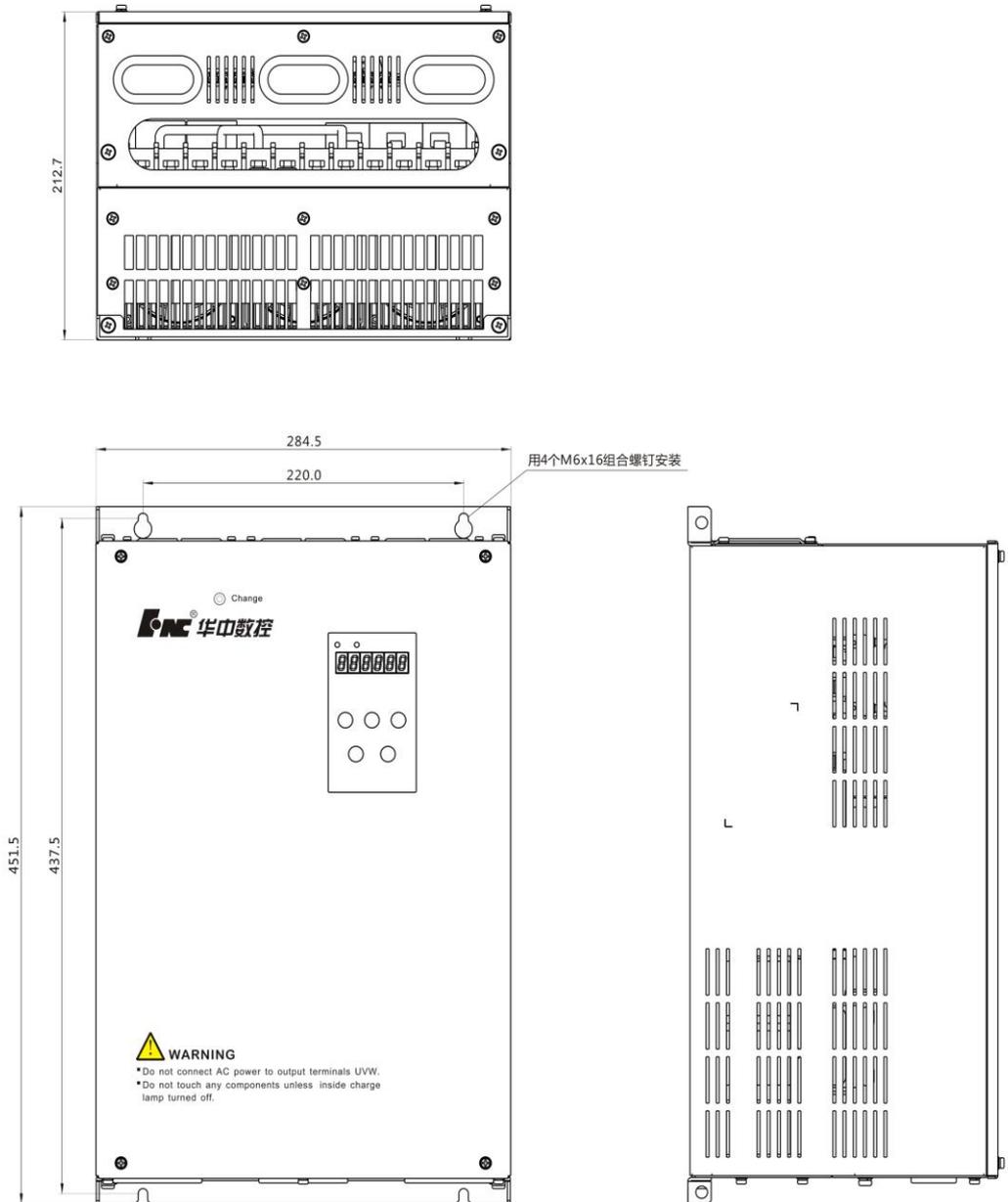


图 3.8 HSV-180A1D-100, 150 伺服驱动单元外形尺寸（带辅助安装装置 单位：mm）

5、HSV-180A1D-200, 300 伺服驱动单元外形尺寸

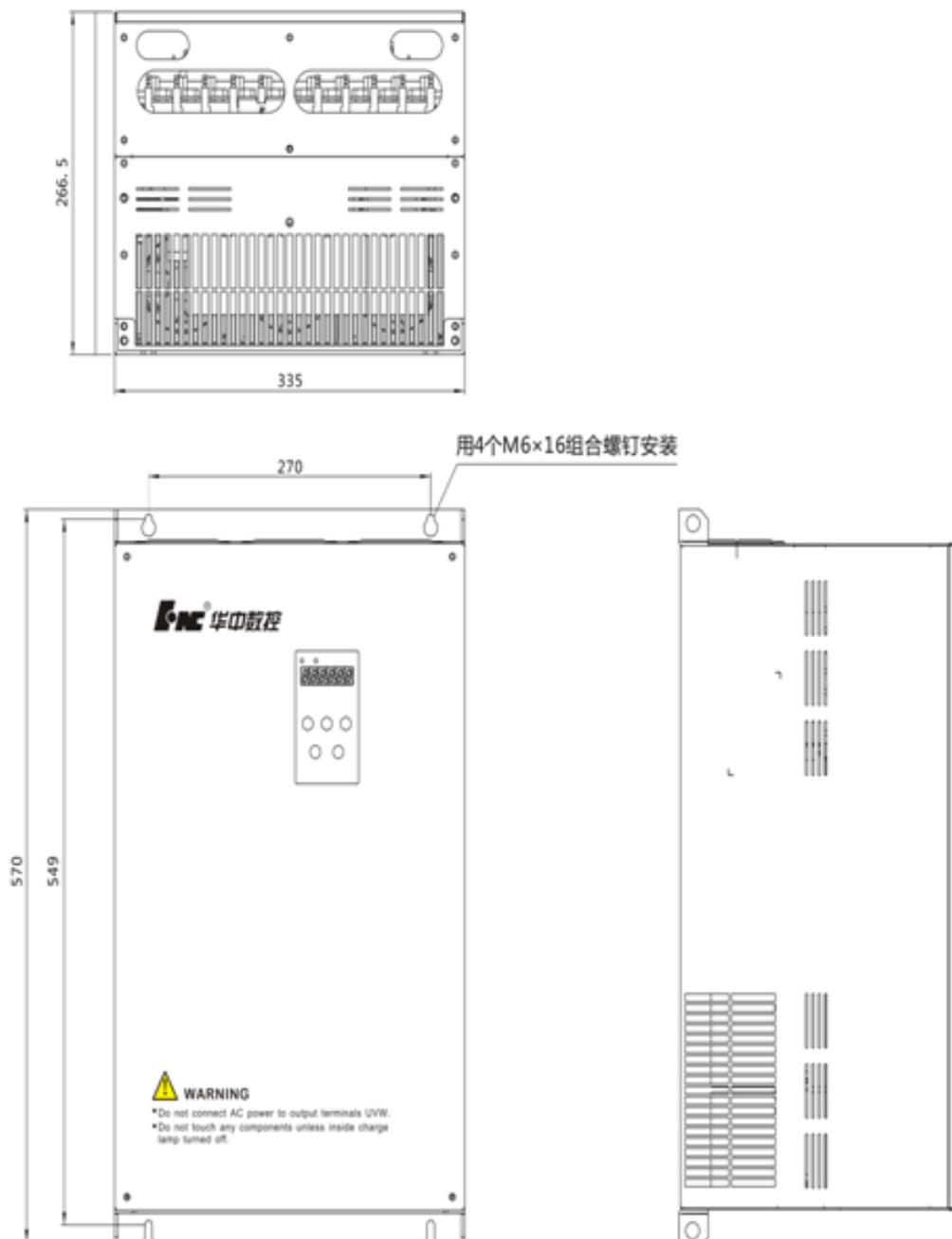


图 3.9 HSV-180A1D-200, 300 伺服驱动单元外形尺寸（带辅助安装装置 单位：mm）

3.2 GK6 系列交流永磁伺服电机规格

3.2.1 GK6 系列交流永磁伺服电机简介

GK6 系列交流伺服电机与 HSV-180AD 伺服驱动单元配套后构成的交流伺服驱动系统，可广泛应用于机床、纺织、印刷、建材等领域。

GK6 系列交流伺服电机由定子、转子、高精度反馈元件组成。采用高性能稀土永磁材料形成气隙磁场，采用无机壳定子铁芯，温度梯度大，散热效率高。

3.2.2 GK6 系列交流永磁伺服电机特点

- 结构紧凑、功率密度高；
- 转子惯量小，响应速度快；
- 超高内禀矫顽力稀土永磁材料，抗去磁能力强；
- 几乎在整个转速范围内可恒转矩输出；
- 低速转矩脉动小，平衡精度高，高速运行平稳；
- 噪音低、振动小；
- 全密封设计；



图 3.10 GK6 系列交流永磁伺服电机

3.2.3 GK6 系列交流永磁伺服电机技术规范

表 3.3 GK6 系列交流永磁伺服电机技术规范

电机类型	交流伺服电机（永磁同步电机）
磁性材料	● 超高内禀矫顽力稀土永磁材料
绝缘等级	● F 级环境温度+40℃时，定子绕组温升可达 $\Delta T=100K$ 可选 H 级、C 级绝缘，定子绕组温升分别达 125K、145K
反馈系统	● 标准型:TTL 方波光电编码器（带 U、V、W 信号） 备选型: 1、旋转变压器，用于振动、冲击较大的环境； 2、正余弦光电编码器，经细分分辨率可达 2^{20} ； 3、绝对式编码器
温度保护	● PTC 正温度系数热敏电阻, 20° 时 $R \leq 250\Omega$ 备选: 热敏开关
安装型式	● IMB5 备选: IMV1、IMV3、IMB35
护保等级	● IP64 备选: IP 65、IP67
冷却	● 自然冷却
表面漆	● 灰色无光漆 备选: 根据用户需要
轴 承	● 双面密封深沟球轴承
径向轴密封	● 驱动端装轴密封圈
轴 伸	● 标准型: a 型 光轴、无键 备选: b 型 有键槽、带键、或根据要求定制详见轴伸标准图
振动等级	● N 级 备选: R 级, S 级
旋转精度	● N 级 备选: R 级, S 级
噪 音	GK603 \leq 55dB(A); GK604 \leq 55dB(A); GK605 \leq 60dB(A); GK606 \leq 65dB(A); GK607 \leq 65dB(A); GK608 \leq 70dB(A); GK610 \leq 70dB(A); GK613 \leq 70dB(A); GK618 \leq 76dB(A);
连 接	● 接插件（GK603-GK610） 备选: 出线盒 ● 出线盒（GK613 以上） 备选: 接插件
选 件	● 免维护高可靠永磁安全制动器（德国产） ● 高精度行星齿轮减速机或其他类别减速机

3.2.4 GK6 系列交流永磁同步伺服电机规格型号说明

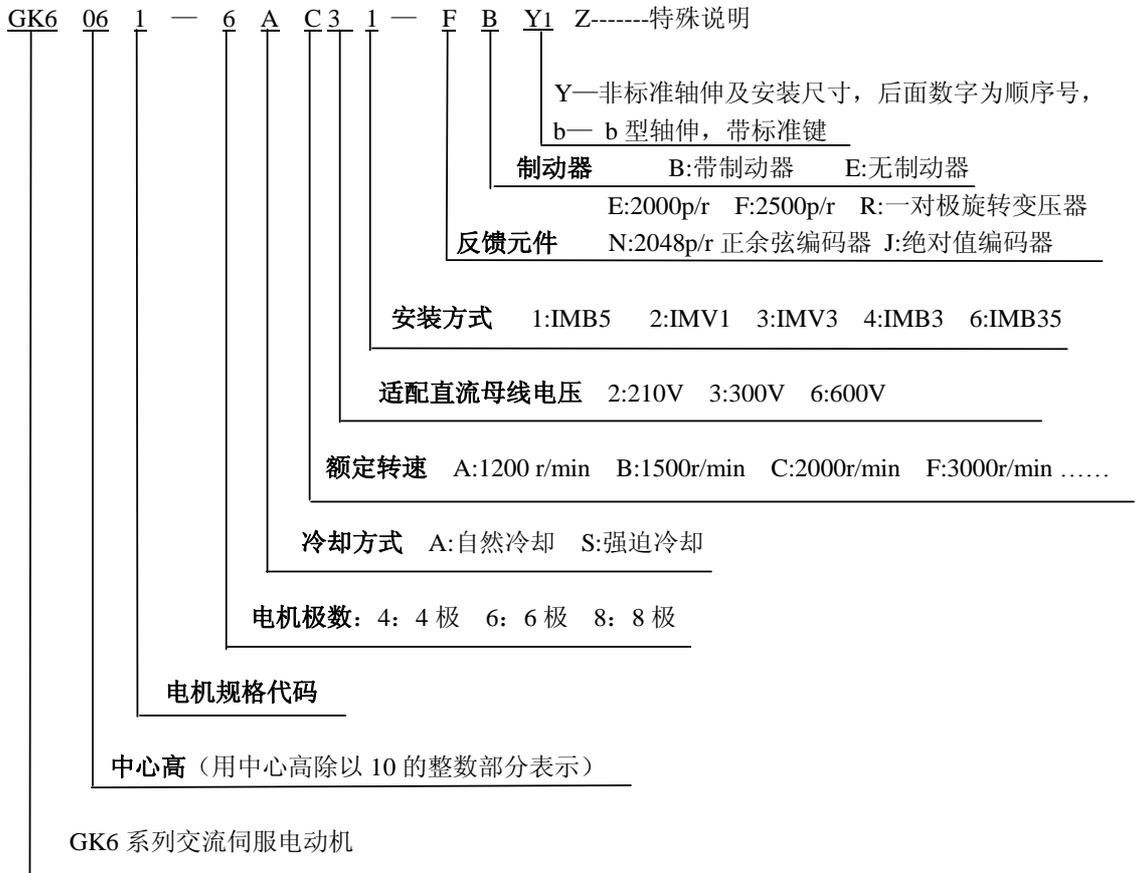


图 3.11 GK6 系列交流永磁同步伺服电机规格型号

3.2.5 GK6 系列交流永磁同步伺服电机规格型号

表 3.4 GK6 系列交流永磁伺服电机规格型号

1、自然冷却

型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10 ⁻⁴ Kgm ²	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6062-6AC61	2000	7.5	3.8	12.9	12.8	HSV-180AD-035/5.7
GK6062-6AF61	3000		5.7			HSV-180AD-035/3.8
GK6063-6AC61	2000	11	5.6	17	14.5	HSV-180AD-035/3.9
GK6063-6AF61	3000		8.3			HSV-180AD-035/2.6
GK6065-6AC61	2000	15	6.2	23.4	17.8	HSV-180AD-035/3.5
GK6065-6AF61	3000		9.1			HSV-180AD-035/2.4
GK6072-6AC61	2000	7.5	3.8	12.9	12.8	HSV-180AD-035/5.7
GK6072-6AF61	3000		5.7			HSV-180AD-035/3.8
GK6073-6AC61	2000	11	5.6	17	14.5	HSV-180AD-035/3.9
GK6073-6AF61	3000		8.3			HSV-180AD-035/2.6
GK6075-6AC61	2000	15	6.2	23.4	17.8	HSV-180AD-035/3.5
GK6075-6AF61	3000		9.1			HSV-180AD-035/2.4
GK6080-6AC61	2000	16	6.8	26.7	16.5	HSV-180AD-035/3.2
GK6080-6AF61	3000		10.2			HSV-180AD-050/2.7
GK6081-6AA61	1200	21	6.1	35.7	19.5	HSV-180AD-035/3.6
GK6081-6AC61	2000		10			HSV-180AD-050/2.8
GK6081-6AF61	3000		15			HSV-180AD-075/2.8
GK6083-6AA61	1200	27	8.1	44.6	22.5	HSV-180AD-035/2.7
GK6083-6AC61	2000		13.3			HSV-180AD-075/3.1
GK6083-6AF61	3000		20			HSV-180AD-100/2.8
GK6085-6AA61	1200	33	9.9	53.5	25.5	HSV-180AD-050/2.8
GK6085-6AC61	2000		16.5			HSV-180AD-075/2.5
GK6085-6AF61	3000		24.8			HSV-180AD-100/2.3
GK6087-6AA61	1200	37	11.1	62.4	28.5	HSV-180AD-050/2.5
GK6087-6AC61	2000		18.5			HSV-180AD-075/2.3
GK6087-6AF61	3000		27.8			HSV-180AD-150/3
GK6089-6AA61	1200	42	12.6	71.3	31.5	HSV-180AD-050/2.2
GK6089-6AC61	2000		21			HSV-180AD-100/2.7
GK6089-6AF61	3000		31.5			HSV-180AD-150/2.7
GK6100-8AA61	1200	18	4.7	57.2	21	HSV-180AD-035/4.6
GK6100-8AB61	1500		5.9			HSV-180AD-035/3.7
GK6100-8AC61	2000		7.8			HSV-180AD-035/2.8
GK6100-8AF61	3000		11.7			HSV-180AD-050/2.4
GK6101-8AA61	1200	27	7.0	89.5	26	HSV-180AD-035/3.1
GK6101-8AB61	1500		8.8			HSV-180AD-035/2.5
GK6101-8AC61	2000		11.7			HSV-180AD-050/2.4
GK6101-8AF61	3000		17.5			HSV-180AD-075/2.4

型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10 ⁻⁴ Kgm ²	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6103-8AA61	1200	36	9.4	121.5	30	HSV-180AD-035/2.3
GK6103-8AB61	1500		11.8			HSV-180AD-050/2.4
GK6103-8AC61	2000		15.7			HSV-180AD-075/2.7
GK6103-8AF61	3000		23.5			HSV-180AD-100/2.4
GK6105-8AA61	1200	45	11.7	153.5	34	HSV-180AD-050/2.4
GK6105-8AB61	1500		14.5			HSV-180AD-075/2.9
GK6105-8AC61	2000		19.5			HSV-180AD-100/2.9
GK6105-8AF61	3000		30.6			HSV-180AD-150/2.7
GK6107-8AA61	1200	55	14.3	185.5	38	HSV-180AD-075/2.9
GK6107-8AB61	1500		17.9			HSV-180AD-075/2.3
GK6107-8AC61	2000		23.8			HSV-180AD-100/2.4
GK6107-8AF61	3000		35.7			HSV-180AD-150/2.4
GK6109-8AA61	1200	70	18.5	233.5	45	HSV-180AD-075/2.3
GK6109-8AB61	1500		23.1			HSV-180AD-100/2.4
GK6109-8AC61	2000		28.2			HSV-180AD-150/3
GK6109-8AF61	3000		42.3			HSV-180AD-200/2.6

型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10 ⁻⁴ Kgm ²	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6083-6AF61	3000	27	20	44.6	22.5	HSV-180A1D-100/2.8
GK6085-6AF61	3000	33	24.8	53.5	25.5	HSV-180A1D-100/2.3
GK6087-6AF61	3000	37	27.8	62.4	28.5	HSV-180A1D-150/3
GK6089-6AC61	2000	42	21	71.3	31.5	HSV-180A1D-100/2.7
GK6089-6AF61	3000	42	31.5			HSV-180A1D-150/2.7
GK6103-8AF61	3000	36	23.5	121.5	30	HSV-180A1D-100/2.4
GK6105-8AC61	2000	45	19.5	153.5	34	HSV-180A1D-100/2.9
GK6105-8AF61	3000	45	30.6			HSV-180A1D-150/2.7
GK6107-8AC61	2000	55	23.8	185.5	38	HSV-180A1D-100/2.4
GK6107-8AF61	3000	55	35.7			HSV-180A1D-150/2.4
GK6109-8AB61	1500	70	23.1	233.5	45	HSV-180A1D-100/2.4
GK6109-8AC61	2000	70	28.2			HSV-180A1D-150/3
GK6109-8AF61	3000	70	42.3			HSV-180A1D-200/2.6

2、强迫冷却

型号	额定转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10^{-4}Kgm^2	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6100-8SA61	1200	23	6.0	57.2	21	HSV-180AD-035/3.6
GK6100-8SB61	1500		7.5			HSV-180AD-035/2.9
GK6100-8SC61	2000		10.0			HSV-180AD-050/2.8
GK6100-8SF61	3000		14.9			HSV-180AD-075/2.8
GK6101-8SA61	1200	36	9.3	89.5	26	HSV-180AD-035/2.4
GK6101-8SB61	1500		11.7			HSV-180AD-050/2.4
GK6101-8SC61	2000		15.6			HSV-180AD-075/2.7
GK6101-8SF61	3000		23.3			HSV-180AD-100/2.4
GK6103-8SA61	1200	48	12.5	121.5	30	HSV-180AD-050/2.2
GK6103-8SB61	1500		15.7			HSV-180AD-075/2.7
GK6103-8SC61	2000		20.9			HSV-180AD-100/2.7
GK6103-8SF61	3000		31.3			HSV-180AD-150/2.7
GK6105-8SA61	1200	60	15.6	153.5	34	HSV-180AD-075/2.7
GK6105-8SB61	1500		19.3			HSV-180AD-100/2.9
GK6105-8SC61	2000		26.0			HSV-180AD-100/2.2
GK6105-8SF61	3000		40.8			HSV-180AD-200/2.7
GK6107-8SA61	1200	70	18.2	185.5	38	HSV-180AD-075/2.3
GK6107-8SB61	1500		22.8			HSV-180AD-100/2.5
GK6107-8SC61	2000		30.3			HSV-180AD-150/2.8
GK6107-8SF61	3000		45.4			HSV-180AD-200/2.4
GK6109-8SA61	1200	90	23.8	233.5	45	HSV-180AD-100/2.4
GK6109-8SB61	1500		29.7			HSV-180AD-150/2.8
GK6109-8SC61	2000		36.3			HSV-180AD-150/2.3
GK6109-8SF61	3000		54.4			HSV-180AD-300/3
GK61011-8SB61	1500	115	36.6	270.7	57	HSV-180AD-150/2.3
GK61011-8SC61	2000		49			HSV-180AD-200/2.3
GK6130-8SW61	500	75	7.5	451	53	HSV-180AD-035/2.9
GK6130-8SV61	750		11			HSV-180AD-050/2.5
GK6130-8SE61	1000		15			HSV-180AD-075/2.8
GK6130-8SA61	1200		18			HSV-180AD-075/2.3
GK6130-8SB61	1500		23			HSV-180AD-100/2.4
GK6130-8SC61	2000		30			HSV-180AD-150/2.8

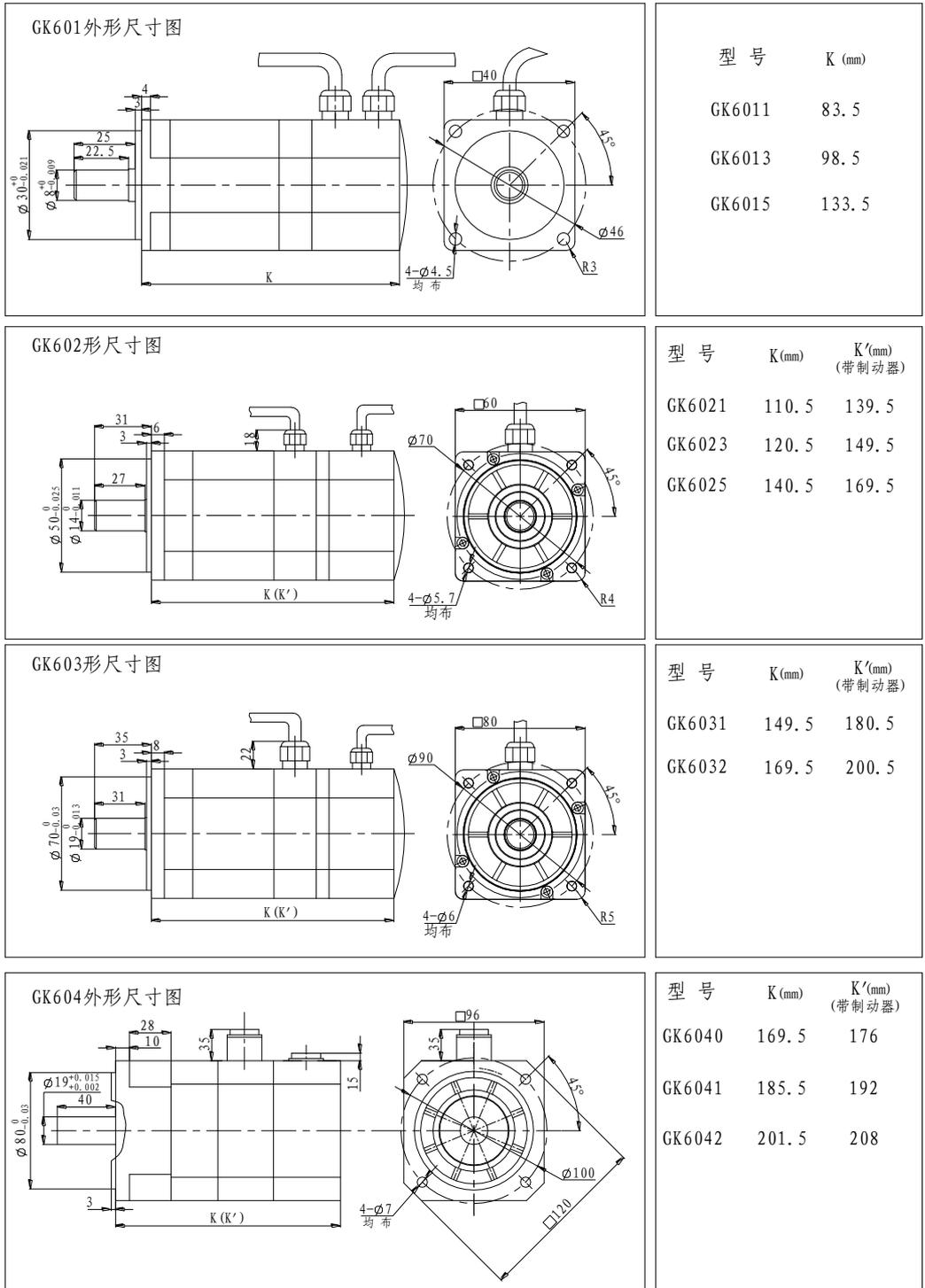
型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 $10^{-4} \text{Kg} \cdot \text{m}^2$	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6131-8SW61	500	90	9	509	60	HSV-180AD-035/2.4
GK6131-8SV61	750		14			HSV-180AD-075/3
GK6131-8SE61	1000		18			HSV-180AD-075/2.3
GK6131-8SA61	1200		22			HSV-180AD-100/2.5
GK6131-8SB61	1500		27			HSV-180AD-150/3.1
GK6131-8SC61	2000		36			HSV-180AD-150/2.3
GK6132-8SW61	500	120	12	664	79	HSV-180AD-050/2.3
GK6132-8SV61	750		18			HSV-180AD-075/2.3
GK6132-8SE61	1000		24			HSV-180AD-100/2.3
GK6132-8SA61	1200		29			HSV-180AD-150/2.9
GK6132-8SB61	1500		36			HSV-180AD-150/2.3
GK6132-8SC61	2000		48			HSV-180AD-200/2.3
GK6133-8SW61	500	150	15	819	98	HSV-180AD-075/2.8
GK6133-8SV61	750		23			HSV-180AD-100/2.4
GK6133-8SE61	1000		30			HSV-180AD-150/2.8
GK6133-8SA61	1200		36			HSV-180AD-150/2.3
GK6133-8SB61	1500		46			HSV-180AD-200/2.4
GK6133-8SC61	2000		60			HSV-180AD-300/2.8
GK6135-8SW61	500	180	18	975	117	HSV-180AD-075/2.3
GK6135-8SV61	750		27			HSV-180AD-150/3.1
GK6135-8SE61	1000		36			HSV-180AD-150/2.3
GK6135-8SA61	1200		43			HSV-180AD-200/2.6
GK6137-8SW61	500	210	21	1130	135	HSV-180AD-100/2.7
GK6137-8SV61	750		32			HSV-180AD-150/2.6
GK6137-8SE61	1000		42			HSV-180AD-200/2.6
GK6137-8SA61	1200		50			HSV-180AD-200/2.2

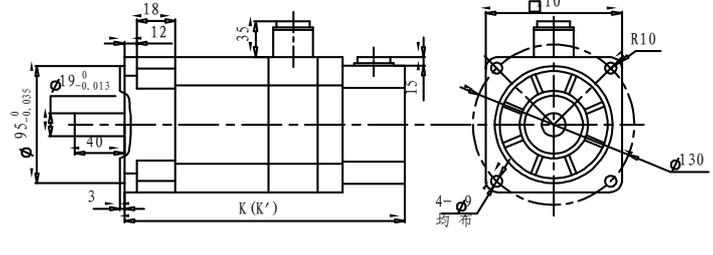
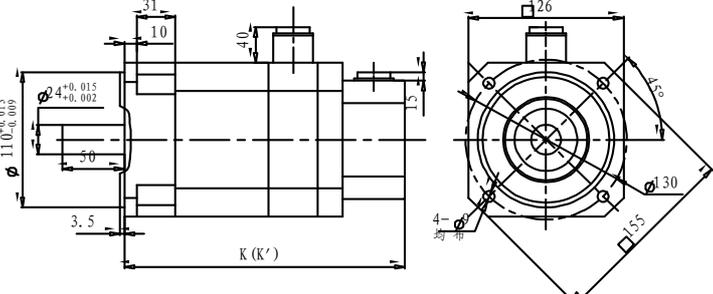
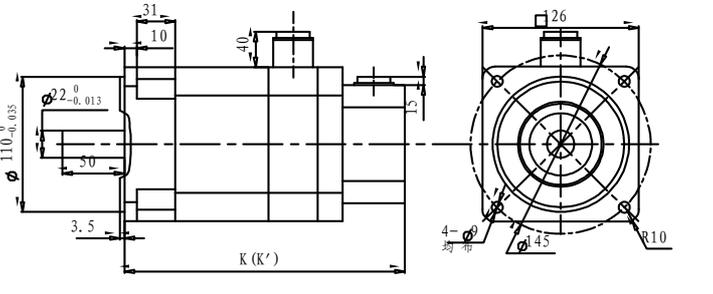
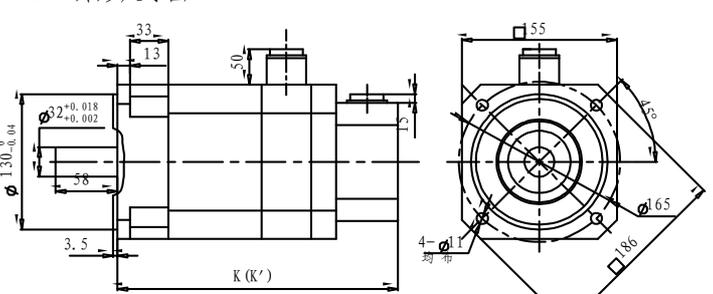
型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10^{-4}Kgm^2	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6138-8SW61	500	240	24	1360	148	HSV-180AD-100/2.3
GK6138-8SV61	750		36			HSV-180AD-150/2.3
GK6138-8SE61	1000		48			HSV-180AD-200/2.3
GK6138-8SA61	1200		57			HSV-180AD-300/2.9
GK6138-8SB61	1500		73			HSV-180AD-300/2.3
GK6139-8SW61	500	270	26	1590	160	HSV-180AD-100/2.2
GK6139-8SV61	750		39			HSV-180AD-150/2.2
GK6139-8SE61	1000		52			HSV-180AD-200/2.2
GK6139-8SA61	1200		62			HSV-180AD-300/2.7
GK6180-8SE61	1000	250	51	2200	277	HSV-180AD-200/2.2
GK6180-8SA61	1200		61			HSV-180AD-300/2.7
GK6180-8SB61	1500		76			HSV-180AD-300/2.2
GK6181-8SE61	1000	300	61.5	2800	300	HSV-180AD-300/2.7
GK6181-8SA61	1200		73.5			HSV-180AD-300/2.3
GK6181-8SB61	1500		91.5			HSV-180AD-450/2.4
GK6182-8SE61	1000	350	72	3400	323	HSV-180AD-300/2.3
GK6182-8SA61	1200		86			HSV-180AD-450/2.6
GK6183-8SE61	1000	400	82	3900	345	HSV-180AD-450/2.7
GK6183-8SA61	1200		98			HSV-180AD-450/2.3

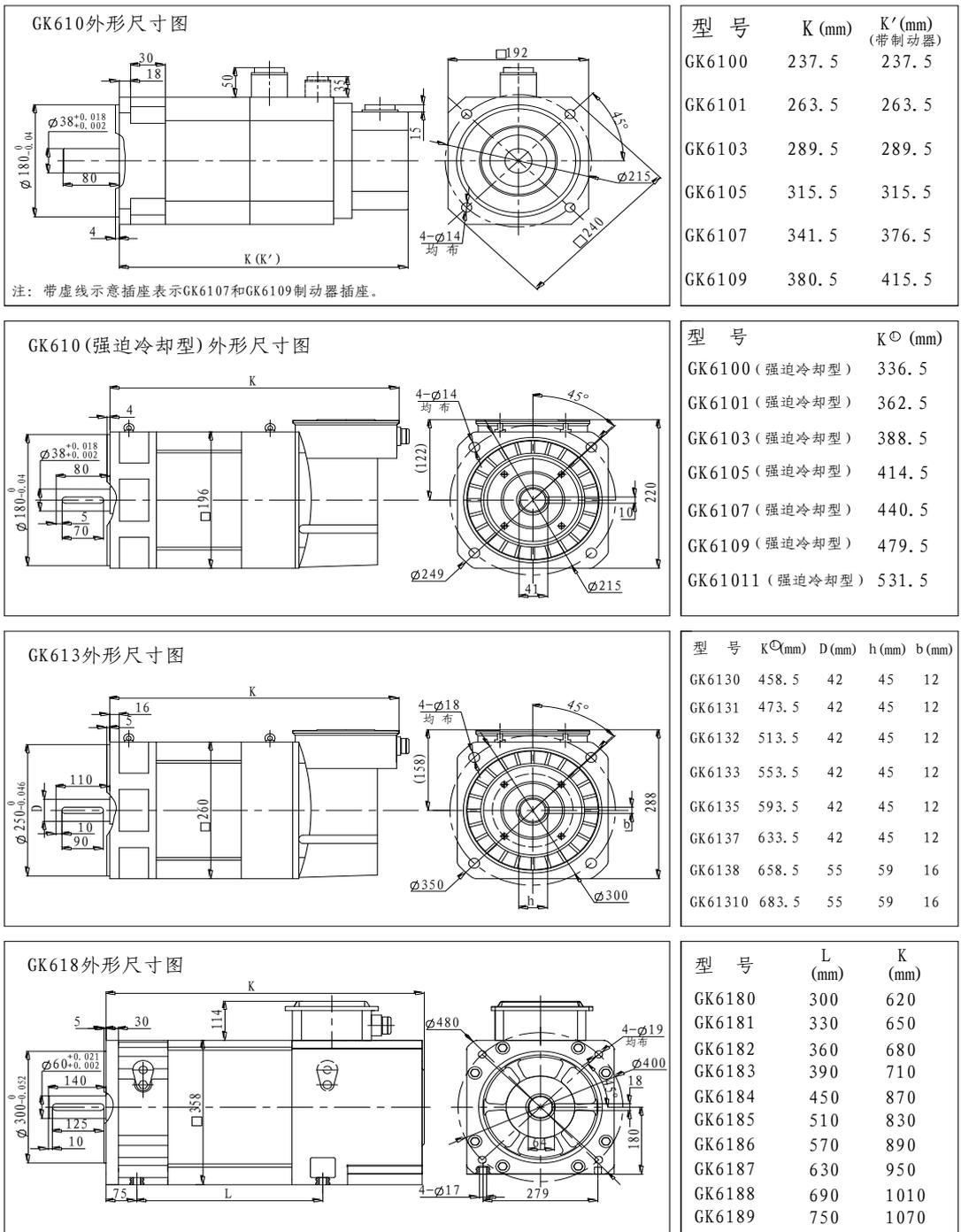
型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10 ⁻⁴ Kgm ²	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6101-8SF61	3000	36	23.3	89.5	26	HSV-180A1D-100/2.4
GK6103-8SC61	2000	48	20.9	121.5	30	HSV-180A1D-100/2.7
GK6103-8SF61	3000		31.3			HSV-180A1D-150/2.7
GK6105-8SB61	1500	60	19.3	153.5	34	HSV-180A1D-100/2.9
GK6105-8SC61	2000		26.0			HSV-180A1D-100/2.2
GK6105-8SF61	3000		40.8			HSV-180A1D-200/2.7
GK6107-8SB61	1500	70	22.8	185.5	38	HSV-180A1D-100/2.5
GK6107-8SC61	2000		30.3			HSV-180A1D-150/2.8
GK6107-8SF61	3000		45.4			HSV-180A1D-200/2.4
GK6109-8SA61	1200	90	23.8	233.5	45	HSV-180A1D-100/2.4
GK6109-8SB61	1500		29.7			HSV-180A1D-150/2.8
GK6109-8SC61	2000		36.3			HSV-180A1D-150/2.3
GK6109-8SF61	3000		54.4			HSV-180A1D-300/3
GK61011-8SB61	1500	115	36.6	270.7	57	HSV-180A1D-150/2.3
GK61011-8SC61	2000		49			HSV-180A1D-200/2.3
GK6130-8SB61	1500	75	23	451	53	HSV-180A1D-100/2.4
GK6130-8SC61	2000		30			HSV-180A1D-150/2.8
GK6131-8SA61	1200	90	22	509	60	HSV-180A1D-100/2.5
GK6131-8SB61	1500		27			HSV-180A1D-150/3.1
GK6131-8SC61	2000		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6132-8SE61	1000	120	24	664	79	HSV-180A1D-100/2.3
GK6132-8SA61	1200		29			HSV-180A1D-150/2.9
GK6132-8SB61	1500		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6132-8SC61	2000		48			HSV-180A1D-200/2.3
GK6133-8SV61	750	150	23	819	98	HSV-180A1D-100/2.4
GK6133-8SE61	1000		30			HSV-180A1D-150/2.8
GK6133-8SA61	1200		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6133-8SB61	1500		46			HSV-180A1D-200/2.4
GK6133-8SC61	2000		60			HSV-180A1D-300/2.8
GK6135-8SV61	750	180	27	975	117	HSV-180A1D-150/3.1
GK6135-8SE61	1000		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6135-8SA61	1200		43			HSV-180A1D-200/2.6
GK6137-8SW61	500	210	21	1130	135	HSV-180A1D-100/2.7
GK6137-8SV61	750		32			HSV-180A1D-150/2.6
GK6137-8SE61	1000		42			HSV-180A1D-200/2.6
GK6137-8SA61	1200		50			HSV-180A1D-200/2.2

型号	额定 转速 r/min	静转矩 Mo Nm	相电流 Io A	转动惯量 10 ⁻⁴ Kgm ²	重量 Kg	适配驱动单元/ 过载倍数
GK6131-8SA61	1200	90	22	509	60	HSV-180A1D-100/2.5
GK6131-8SB61	1500		27			HSV-180A1D-150/3.1
GK6131-8SC61	2000		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6132-8SE61	1000	120	24	664	79	HSV-180A1D-100/2.3
GK6132-8SA61	1200		29			HSV-180A1D-150/2.9
GK6132-8SB61	1500		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6132-8SC61	2000		48			HSV-180A1D-200/2.3
GK6133-8SV61	750	150	23	819	98	HSV-180A1D-100/2.4
GK6133-8SE61	1000		30			HSV-180A1D-150/2.8
GK6133-8SA61	1200		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6133-8SB61	1500		46			HSV-180A1D-200/2.4
GK6133-8SC61	2000		60			HSV-180A1D-300/2.8
GK6135-8SV61	750	180	27	975	117	HSV-180A1D-150/3.1
GK6135-8SE61	1000		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6135-8SA61	1200		43			HSV-180A1D-200/2.6
GK6137-8SW61	500	210	21	1130	135	HSV-180A1D-100/2.7
GK6137-8SV61	750		32			HSV-180A1D-150/2.6
GK6137-8SE61	1000		42			HSV-180A1D-200/2.6
GK6137-8SA61	1200		50			HSV-180A1D-200/2.2
GK6138-8SW61	500	240	24	1360	148	HSV-180A1D-100/2.3
GK6138-8SV61	750		36			HSV-180A1D-150/2.3
GK6138-8SE61	1000		48			HSV-180A1D-200/2.3
GK6138-8SA61	1200		57			HSV-180A1D-300/2.9
GK6138-8SB61	1500		73			HSV-180A1D-300/2.3
GK6139-8SW61	500	270	26	1590	160	HSV-180A1D-100/2.2
GK6139-8SV61	750		39			HSV-180A1D-150/2.2
GK6139-8SE61	1000		52			HSV-180A1D-200/2.2
GK6139-8SA61	1200		62			HSV-180A1D-300/2.7
GK6180-8SE61	1000	250	51	2200	277	HSV-180A1D-200/2.2
GK6180-8SA61	1200		61			HSV-180A1D-300/2.7
GK6180-8SB61	1500		76			HSV-180A1D-300/2.2
GK6181-8SE61	1000	300	61.5	2800	300	HSV-180A1D-300/2.7
GK6181-8SA61	1200		73.5			HSV-180A1D-300/2.3
GK6182-8SE61	1000	350	72	3400	323	HSV-180A1D-300/2.3

3.2.6 电机安装尺寸图



<p>GK605外形尺寸图</p>  <p>Technical drawing of the GK605 servo motor. The side view shows a cylindrical body with a diameter of $\phi 95.0^{+0.035}_0$ and a length of $K(K')$. Key dimensions include a 18mm diameter section, a 12mm offset, a 3.5mm offset, a 40mm diameter section, and a 3mm offset. The front view shows a circular face with a diameter of $\phi 30$, a radius of R10, and four mounting holes. The text '4-ϕ 均布' indicates four evenly spaced mounting holes.</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>型号</th> <th>K(mm)</th> <th>K'(mm) (带制动器)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>GK6051</td><td>153.5</td><td>166</td></tr> <tr><td>GK6052</td><td>168.5</td><td>181</td></tr> <tr><td>GK6053</td><td>183.5</td><td>196</td></tr> <tr><td>GK6054</td><td>198.5</td><td>211</td></tr> <tr><td>GK6055</td><td>213.5</td><td>226</td></tr> </tbody> </table>	型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)	GK6051	153.5	166	GK6052	168.5	181	GK6053	183.5	196	GK6054	198.5	211	GK6055	213.5	226			
型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)																				
GK6051	153.5	166																				
GK6052	168.5	181																				
GK6053	183.5	196																				
GK6054	198.5	211																				
GK6055	213.5	226																				
<p>GK606外形尺寸图</p>  <p>Technical drawing of the GK606 servo motor. The side view shows a cylindrical body with a diameter of $\phi 110.0^{+0.035}_0$ and a length of $K(K')$. Key dimensions include a 31mm diameter section, a 10mm offset, a 40mm diameter section, a 50mm diameter section, and a 3.5mm offset. The front view shows a circular face with a diameter of $\phi 30$, a radius of R10, and four mounting holes. The text '4-ϕ 均布' indicates four evenly spaced mounting holes.</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>型号</th> <th>K(mm)</th> <th>K'(mm) (带制动器)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>GK6060</td><td>167.5</td><td>182.5</td></tr> <tr><td>GK6061</td><td>192.5</td><td>207.5</td></tr> <tr><td>GK6062</td><td>217.5</td><td>232.5</td></tr> <tr><td>GK6063</td><td>242.5</td><td>257.5</td></tr> <tr><td>GK6064</td><td>180</td><td>195</td></tr> <tr><td>GK6065</td><td>282.5</td><td>297.5</td></tr> </tbody> </table>	型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)	GK6060	167.5	182.5	GK6061	192.5	207.5	GK6062	217.5	232.5	GK6063	242.5	257.5	GK6064	180	195	GK6065	282.5	297.5
型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)																				
GK6060	167.5	182.5																				
GK6061	192.5	207.5																				
GK6062	217.5	232.5																				
GK6063	242.5	257.5																				
GK6064	180	195																				
GK6065	282.5	297.5																				
<p>GK607外形尺寸图</p>  <p>Technical drawing of the GK607 servo motor. The side view shows a cylindrical body with a diameter of $\phi 110.0^{+0.035}_0$ and a length of $K(K')$. Key dimensions include a 31mm diameter section, a 10mm offset, a 40mm diameter section, a 50mm diameter section, and a 3.5mm offset. The front view shows a circular face with a diameter of $\phi 45$, a radius of R10, and four mounting holes. The text '4-ϕ 均布' indicates four evenly spaced mounting holes.</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>型号</th> <th>K(mm)</th> <th>K'(mm) (带制动器)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>GK6070</td><td>167.5</td><td>182.5</td></tr> <tr><td>GK6071</td><td>192.5</td><td>207.5</td></tr> <tr><td>GK6072</td><td>217.5</td><td>232.5</td></tr> <tr><td>GK6073</td><td>242.5</td><td>257.5</td></tr> <tr><td>GK6074</td><td>180</td><td>195</td></tr> <tr><td>GK6075</td><td>282.5</td><td>297.5</td></tr> </tbody> </table>	型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)	GK6070	167.5	182.5	GK6071	192.5	207.5	GK6072	217.5	232.5	GK6073	242.5	257.5	GK6074	180	195	GK6075	282.5	297.5
型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)																				
GK6070	167.5	182.5																				
GK6071	192.5	207.5																				
GK6072	217.5	232.5																				
GK6073	242.5	257.5																				
GK6074	180	195																				
GK6075	282.5	297.5																				
<p>GK608外形尺寸图</p>  <p>Technical drawing of the GK608 servo motor. The side view shows a cylindrical body with a diameter of $\phi 130.0^{+0.04}_0$ and a length of $K(K')$. Key dimensions include a 33mm diameter section, a 13mm offset, a 50mm diameter section, a 58mm diameter section, and a 3.5mm offset. The front view shows a circular face with a diameter of $\phi 65$, a radius of R10, and four mounting holes. The text '4-ϕ 均布' indicates four evenly spaced mounting holes.</p>	<table border="1"> <thead> <tr> <th>型号</th> <th>K(mm)</th> <th>K'(mm) (带制动器)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>GK6080</td><td>251.5</td><td>251.5</td></tr> <tr><td>GK6081</td><td>276.5</td><td>276.5</td></tr> <tr><td>GK6083</td><td>301.5</td><td>301.5</td></tr> <tr><td>GK6085</td><td>326.5</td><td>371.5</td></tr> <tr><td>GK6087</td><td>351.5</td><td>396.5</td></tr> <tr><td>GK6089</td><td>376.5</td><td>421.5</td></tr> </tbody> </table>	型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)	GK6080	251.5	251.5	GK6081	276.5	276.5	GK6083	301.5	301.5	GK6085	326.5	371.5	GK6087	351.5	396.5	GK6089	376.5	421.5
型号	K(mm)	K'(mm) (带制动器)																				
GK6080	251.5	251.5																				
GK6081	276.5	276.5																				
GK6083	301.5	301.5																				
GK6085	326.5	371.5																				
GK6087	351.5	396.5																				
GK6089	376.5	421.5																				



注①：GK610(强迫冷却型)系列和GK613系列，根据动力线和反馈线的出线方式，电机外形尺寸有所改变（安装好整套航插后）：若两者都从后方出线，则总长为K+61；若两者分别从两侧出线，则GK610(强迫冷却型)系列出线盒处超出电机外方宽度38mm，GK613系列超出电机外方宽度32mm。

图 3.12 GK6 系列交流永磁伺服电机安装尺寸

3.2.7 轴伸键槽及键推荐标准

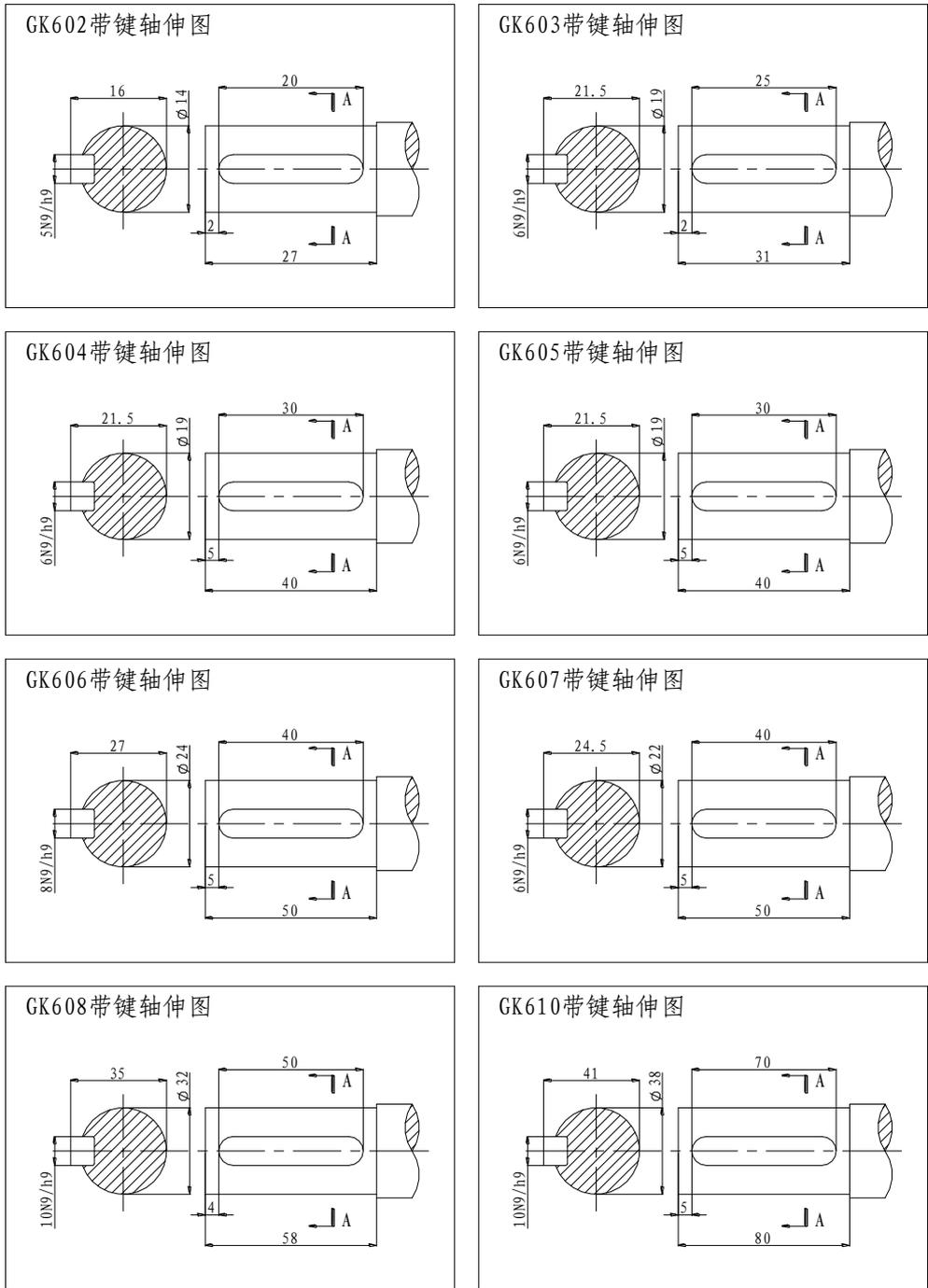


图 3.13 轴伸键槽及键推荐标准

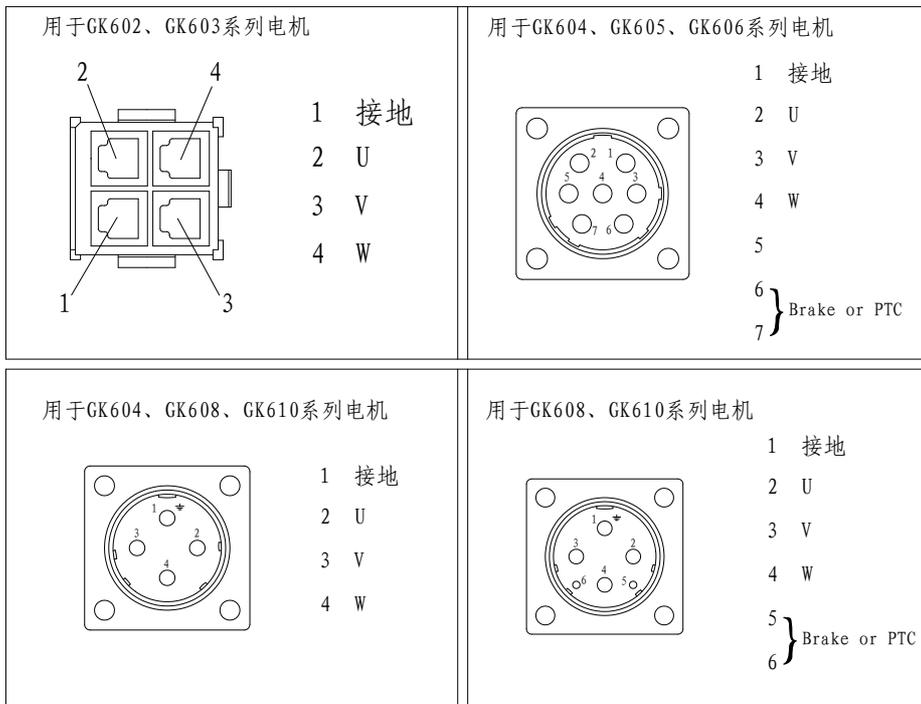
3.2.8 轴伸 C 型中心孔推荐标准

表 3.5 轴伸 C 型中心孔推荐标准

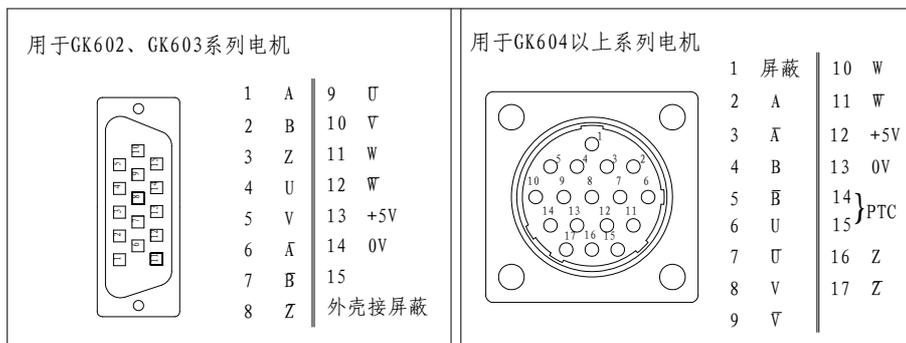
型号	GK602	GK603	GK604	GK605	GK606	GK607	GK608	GK610	GK613	GK618
中心孔	M4	M5	M6	M6	M8	M8	M10	M12	M16	M24
螺纹深	6	7	8	8	10	10	13	15	20	30

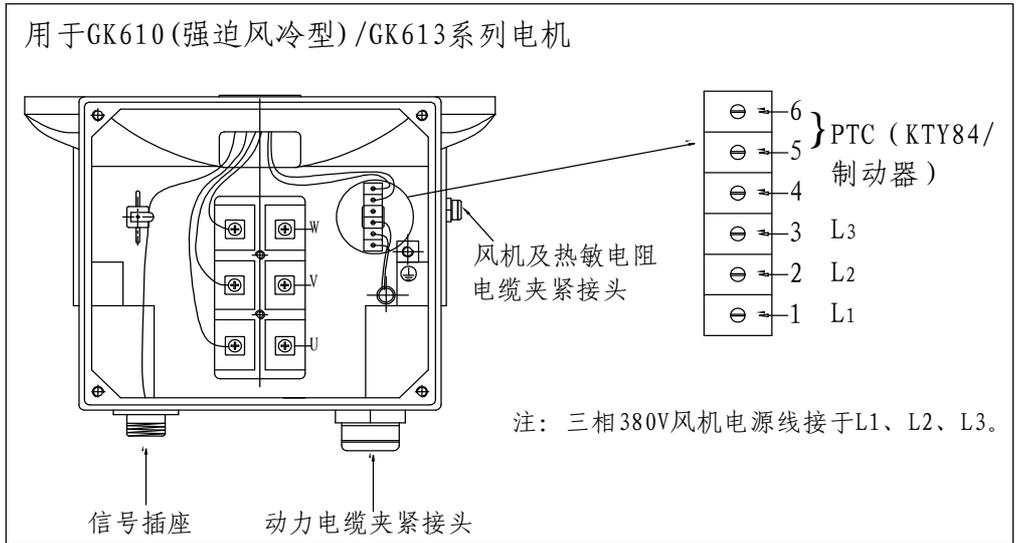
3.2.9 GK6 系列交流永磁伺服电机接口定义

动力插座接线定义图:



信号插座接线定义图:





注：若电机内部未加装制动器或热敏电阻时，则相应管脚为空。

图 3.14 GK6 系列交流永磁伺服电机接口定义

3.3 HB 系列交流永磁伺服电机规格

3.3.1 HB 系列交流永磁伺服电机特点

- 机座 (mm): 110、130、150、180
- 额定转矩 (Nm): 2~55
- 额定转速 (rpm): 1500、2000、2500、3000
- 额定功率 (Kw): 0.6~8.6
- 失电制动器: 选配
- 标配反馈元件: 增量式编码器 (2500 C/T), 正余弦编码器
- 绝缘等级: B、F
- 防护等级: 密封自冷式 IP65
- 极对数: 4
- 安装方式: 法兰盘
- 励磁方式: 永磁式
- 适配驱动单元工作电压 (VAC): AC380V
- 环境温度: 0~55℃
- 环境湿度: 小于 90% (无结露)

3.3.2 HB 系列交流永磁伺服电机规格型号说明

130 ST - M 077 20 H F B Z
 (1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8) (9)

(1) 机座号

(2) 交流永磁同步伺服电机

(3) 反馈元件类型: 光电编码器

(4) 额定转矩: 三位数×0.1Nm

(5) 额定转速: 二位数×100rpm

(6) 驱动单元工作电压 (VAC): **380**

(7) 标配编码器代码: F — 增量式编码器 (2500 C/T)

F1—省线式增量编码器 (2500 C/T)

S — 正余弦编码器

(8) 中惯量

(9) 安装了失电制动器

3.3.3 HB 系列交流永磁伺服电机规格型号

表 3.6 HB 系列交流永磁伺服电机规格型号

电机型号	额定转矩	额定转速	额定电流	额定功率	适配驱动单元/ 过载倍数
130ST-M07720H□B	7.7 Nm	2000 rpm	4.0 A	1.6 Kw	HSV-180AD-035/5.5
130ST-M07725H□B	7.7 Nm	2500 rpm	5.5 A	2.0 Kw	HSV-180AD-035/4.0
130ST-M07730H□B	7.7 Nm	3000 rpm	6.5 A	2.4 Kw	HSV-180AD-035/3.4
130ST-M10015H□B	10 Nm	1500 rpm	4.5 A	1.5 Kw	HSV-180AD-035/4.9
130ST-M10025H□B	10 Nm	2500 rpm	7.0 A	2.6 Kw	HSV-180AD-035/3.1
130ST-M15015H□B	15 Nm	1500 rpm	7.0 A	2.3 Kw	HSV-180AD-035/3.1
130ST-M15025H□B	15 Nm	2500 rpm	11.5 A	3.8 Kw	HSV-180AD-050/2.5
150ST-M15025H□B	15 Nm	2500 rpm	11.5 A	3.8 Kw	HSV-180AD-050/2.5
150ST-M18020H□B	18 Nm	2000 rpm	10.5 A	3.6 Kw	HSV-180AD-050/2.7
150ST-M23020H□B	23 Nm	2000 rpm	13.5 A	4.7 Kw	HSV-180AD-075/3.1
150ST-M27020H□B	27 Nm	2000 rpm	13.5 A	5.5 Kw	HSV-180AD-075/3.1
180ST-M18020H□B	18.0 Nm	2000 rpm	10.0 A	3.6 Kw	HSV-180AD-050/2.8
180ST-M23020H□B	23.0 Nm	2000 rpm	13.5 A	4.7 Kw	HSV-180AD-075/3.1
180ST-M27020H□B	27.0 Nm	2000 rpm	13.5 A	5.5 Kw	HSV-180AD-075/3.1
180ST-M36015H□B	36.0 Nm	1500 rpm	14.0 A	5.6 Kw	HSV-180AD-075/3.0
180ST-M45015H□B	45.0 Nm	1500 rpm	16.5 A	7.0 Kw	HSV-180AD-075/2.5
180ST-M55015H□B	55.0 Nm	1500 rpm	20.5 A	8.6 Kw	HSV-180AD-100/2.7 HSV-180A1D-100/2.7

□：F —增量式编码器（2500 C/T）

F1—省线式增量编码器（2500 C/T）

S —正余弦编码器

● 130 机座

电机型号	130ST- M07720H□B	130ST- M07725H□B	130ST- M07730H□B	130ST- M10015H□B
功率	1.6 Kw	2.0 Kw	2.4 Kw	1.5 Kw
额定转矩	7.7 Nm	7.7 Nm	7.7 Nm	10Nm
额定转速	2000 rpm	2500 rpm	3000 rpm	1500 rpm
额定电流	4.0 A	5.5 A	6.5 A	4.5 A
转子惯量	$1.959 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($2.04 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$1.959 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($2.04 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$1.959 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($2.04 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$2.539 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($2.713 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)
机械时间常数	2.115 ms	2.490 ms	2.157 ms	2.669 ms
最大电流	12.0 A	16.5 A	19.5 A	13.5 A
最大转矩	23.1Nm	23.1 Nm	23.1 Nm	30.0 Nm

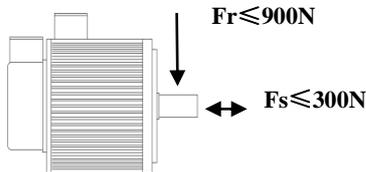
括号内为带失电制动器的转子惯量。

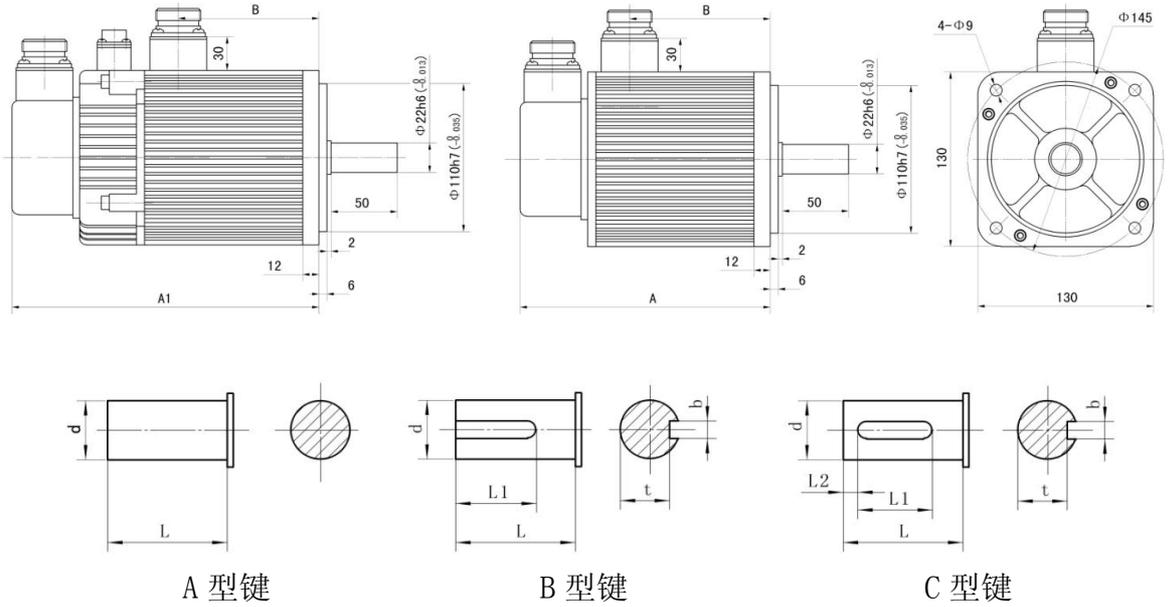
□：F —增量式编码器（2500 C/T）

F1—省线式增量编码器（2500 C/T）

S —正余弦编码器

最大径、轴向力：





型号	A (mm)	A1 (mm)	B (mm)	L (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)	d (mm)	b (mm)	t (mm)
130ST-M07720H□B	195	237	112	50	40	5	$\phi 22 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.013 \end{smallmatrix}$	$6 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.03 \end{smallmatrix}$	$18.5 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.1 \end{smallmatrix}$
130ST-M07725H□B									
130ST-M07730H□B									
130ST-M10015H□B	219	261	136	50	40	5	$\phi 22 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.013 \end{smallmatrix}$	$6 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.03 \end{smallmatrix}$	$18.5 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.1 \end{smallmatrix}$

● 130 机座

电机型号	130ST-M10025H□B	130ST-M15015H□B	130ST-M15025H□B
功率	2.6 Kw	2.3 Kw	3.8 Kw
额定转矩	10.0 Nm	15.0 Nm	15.0 Nm
额定转速	2500 rpm	1500 rpm	2500 rpm
额定电流	7.0 A	7.0 A	11.5 A
转子惯量	$2.539 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($2.713 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$2.914 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($3.901 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$2.914 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($3.901 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)
机械时间常数	2.376 ms	1.350 ms	1.218 ms
最大电流	21.0 A	21.0 A	34.5 A
最大转矩	30.0 Nm	45.0 Nm	45.0 Nm

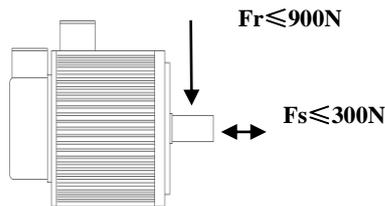
括号内为带失电制动器的转子惯量。

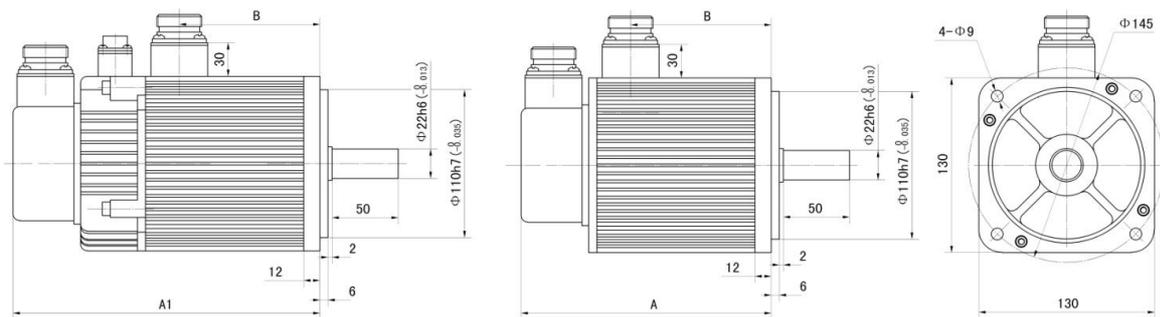
□：F —增量式编码器（2500 C/T）

F1—省线式增量编码器（2500 C/T）

S —正余弦编码器

最大径、轴向力：





A 型键

B 型键

C 型键

型 号	A (mm)	A1 (mm)	B (mm)	L (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)	d (mm)	b (mm)	t (mm)
130ST-M10025H□B	219	261	136	50	40	5	$\Phi 22 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.013 \end{smallmatrix}$	$6 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.03 \end{smallmatrix}$	$18.5 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.1 \end{smallmatrix}$
130ST-M15015H□B 130ST-M15025H□B	267	309	184	50	40	5	$\Phi 22 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.013 \end{smallmatrix}$	$6 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.03 \end{smallmatrix}$	$18.5 \begin{smallmatrix} 0 \\ -0.1 \end{smallmatrix}$

● 150 机座

电机型号	150ST- M15025H□B	150ST- M18020H□B	150ST- M23020H□B	150ST- M27020H□B
功率	3.8 Kw	3.6 Kw	4.7 Kw	5.5 Kw
额定转矩	15.0 Nm	18.0 Nm	23.0 Nm	27.0 Nm
额定转速	2500 rpm	2000 rpm	2000 rpm	2000 rpm
额定电流	11.5 A	10.5 A	13.5 A	13.5 A
转子惯量	$4.609 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($5.349 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$6.222 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($6.757 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$8.345 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($8.591 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)	$9.871 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$ ($10.1 \times 10^{-3} \text{ Kgm}^2$)
机械时间常数	2.594 ms	2.268 ms	2.026 ms	1.947 ms
最大电流	34.5 A	31.5 A	40.5 A	40.5 A
最大转矩	45.0 Nm	54.0 Nm	69.0 Nm	81.0 Nm

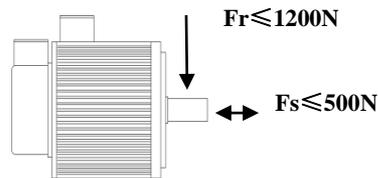
括号内为带失电制动器的转子惯量。

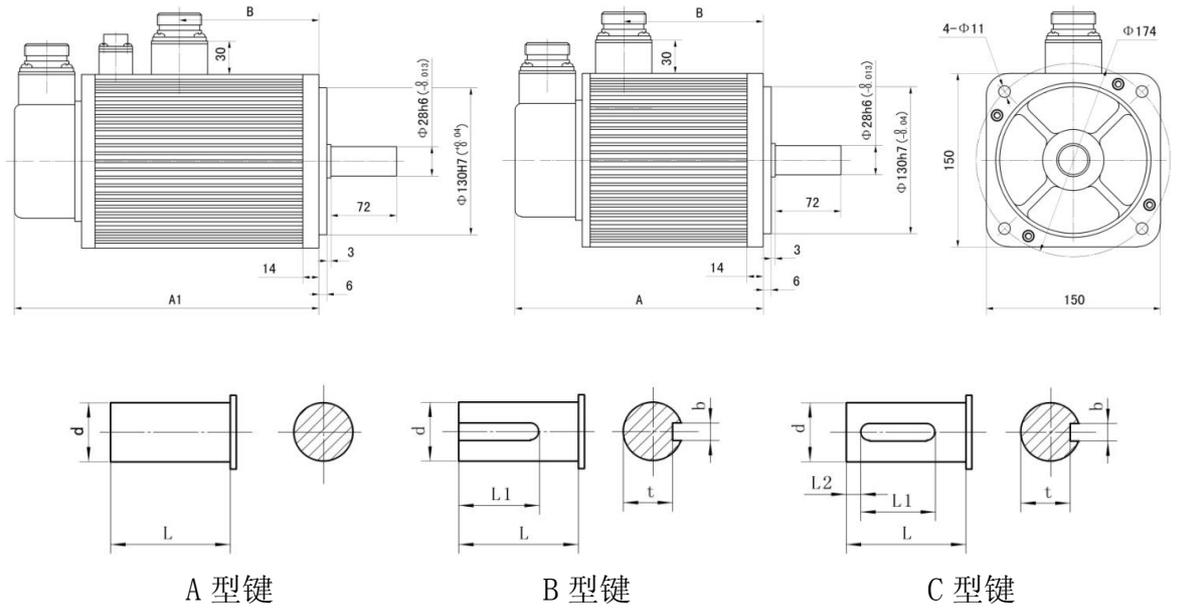
□：F —增量式编码器（2500 C/T）

F1—省线式增量编码器（2500 C/T）

S —正余弦编码器

最大径、轴向力：





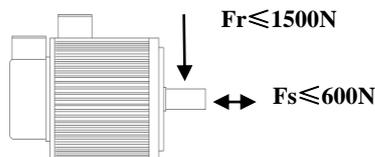
型号	A (mm)	A1 (mm)	B (mm)	L (mm)	L1 (mm)	L2 (mm)	d (mm)	b (mm)	t (mm)
150ST-M15025H□B	231	293	146	72	60 (B型) 55 (C型)	5	Φ28 ⁰ _{-0.013}	8 ⁰ _{-0.03}	24 ⁰ _{-0.1}
150ST-M18020H□B	250	312	166	72	60 (B型) 55 (C型)	5	Φ28 ⁰ _{-0.013}	8 ⁰ _{-0.03}	24 ⁰ _{-0.1}
150ST-M23020H□B	280	342	196	72	60 (B型) 55 (C型)	5	Φ28 ⁰ _{-0.013}	8 ⁰ _{-0.03}	24 ⁰ _{-0.1}
150ST-M27020H□B	306	368	222	72	60 (B型) 55 (C型)	5	Φ28 ⁰ _{-0.013}	8 ⁰ _{-0.03}	24 ⁰ _{-0.1}

● 180 机座

电机型号	180ST-M18020H□B	180ST-M23020H□B	180ST-M27020H□B
功 率	3.6 Kw	4.7 Kw	5.5 Kw
额定转矩	18.0 Nm	23.0 Nm	27.0 Nm
额定转速	2000 rpm	2000 rpm	2000 rpm
额定电流	10.0 A	13.5 A	13.5 A
转子惯量	$5.326 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($5.926 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)	$6.628 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($7.228 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)	$7.836 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($8.436 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)
机械时间常数	1.332 ms	1.094 ms	1.352 ms
最大电流	30.0 A	40.5 A	40.5 A
最大转矩	54.0Nm	69.0 Nm	81.0 Nm

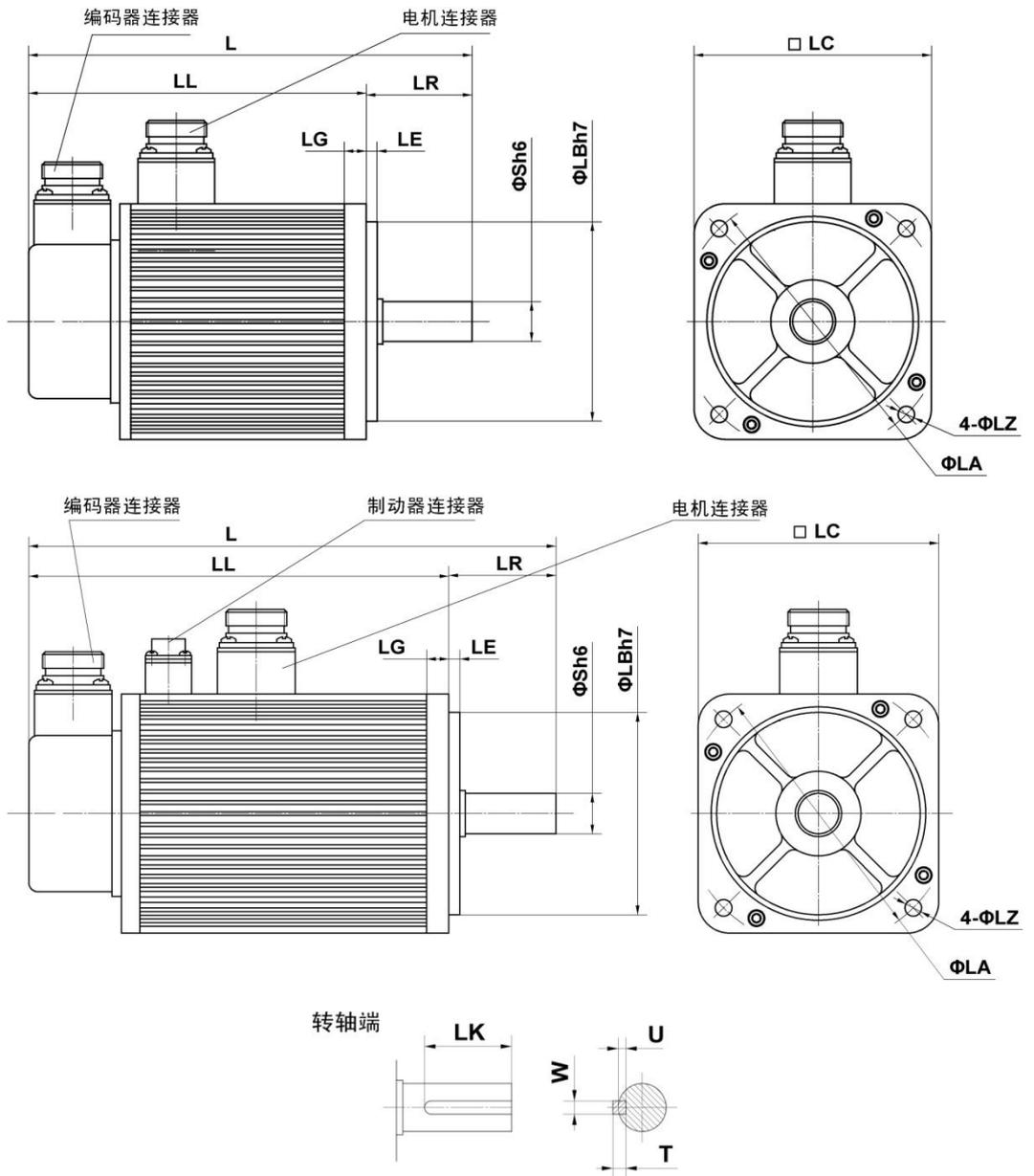
电机型号	180ST-M36015H□B	180ST-M45015H□B	180ST-M55015H□B
功 率	5.6 Kw	7.0 Kw	8.6 Kw
额定转矩	36.0 Nm	45.0 Nm	55.0 Nm
额定转速	1500 rpm	1500 rpm	1500 rpm
额定电流	14.0 A	16.5 A	20.5 A
转子惯量	$9.957 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($10.557 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)	$11.834 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($12.434 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)	$13.796 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$ ($14.369 \text{ Kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-3}$)
机械时间常数	0.945 ms	0.853 ms	1.008 ms
最大电流	67.5A	90.0A	46.5 A
最大转矩	108.0 Nm	135.0 Nm	165.0 Nm

最大径、轴向力:



括号内为带失电制动器的转子惯量。

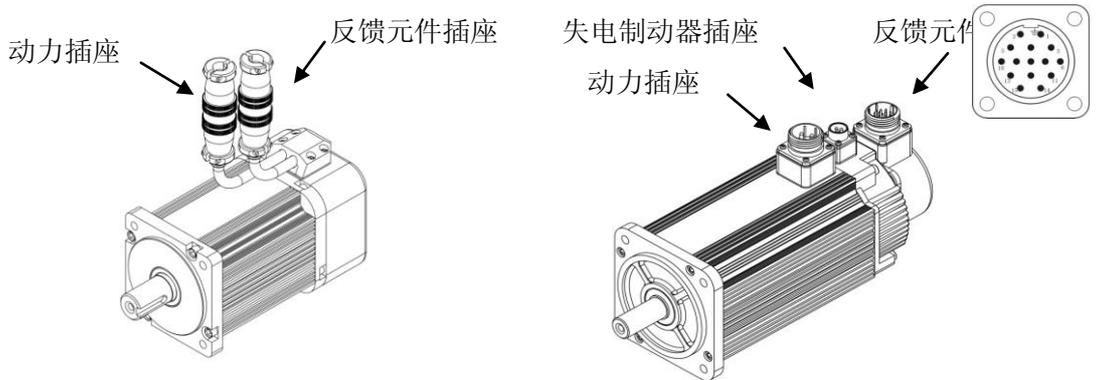
□：编码器代码。



型 号	L	LL	LR	LE	LG	LC	LA	LZ	S	LB	T	U	W	LK
180ST- M18020H□B	321 (393)	242 (314)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63
180ST- M23020H□B	345 (417)	266 (338)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63
180ST- M27020H□B	365 (437)	286 (358)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63
180ST- M36015H□B	399 (471)	320 (392)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63
180ST- M45015H□B	431 (503)	352 (424)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63
180ST- M55015H□B	463 (535)	384 (456)	79	4	20	180	200	13.5	35	150	8	5	10	63

注：括号内的数值为带失电制动器的电机长度。

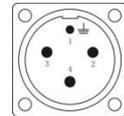
3.3.4 HB、HBB 系列交流永磁伺服电机接口定义



130、150、180 机座号:

动力插座 (4P):

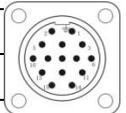
绕组引线	U	V	W	⊕
插座编号	2	3	4	1



反馈元件插座:

非省线增量编码器 (代码 F) 插座 (15 P 插座):

信号	+5V	0V	A+	A-	B+	B-	Z+	Z-	U+	U-	V+	V-	W+	W-	⊕
插座编号	2	3	4	7	5	8	6	9	10	13	11	14	12	15	1

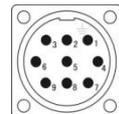


正余弦增量编码器 (代码 S) 插座 (15 P 插座):

信号	+5V	0V	S+	S-	C+	C-	Z+	Z-	U+	U-	V+	V-	W+	W-	⊕
插座编号	2	3	4	7	5	8	6	9	10	13	11	14	12	15	1

省线增量式编码器 (代码 F1) 插座 (9P 插座):

信号	+5V	0V	A+	A-	B+	B-	Z+	Z-	⊕
插座编号	2	3	4	7	5	8	6	9	1



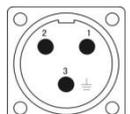
绝对式多圈编码器 (代码 M) 插座 (7P 插座):

信号	+5V	0V	SD+	SD-	E+	E-	⊕
插座编号	7	5	6	4	3	2	1

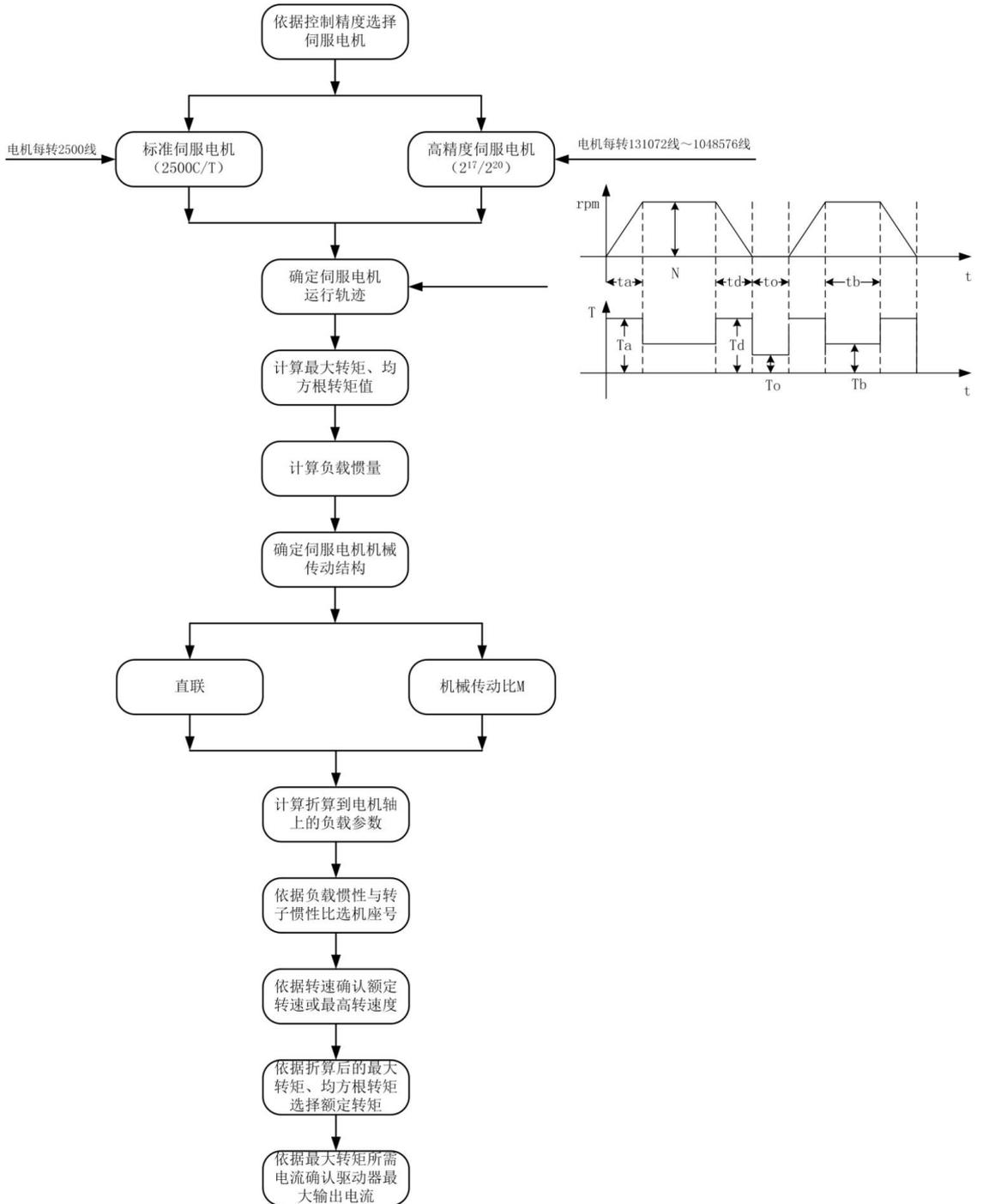


失电制动器插座 (3 P 插座/2P):

机座号	80	110	130	150	180
工作电压	24VDC	24VDC	24VDC	100VDC	100VDC
制动转矩	≥2.5Nm	≥8Nm	≥12Nm	≥30Nm	≥30Nm
工作电流	≤0.6 A				
插座编号	1			2	
备注	电源接入无极性要求				



3.4 交流伺服驱动单元与交流永磁伺服电机选型指南



伺服电机选型匹配原则

机床选配伺服电机应以电机额定转矩（ T_n 或 M_n ）为准。选型时必须确保所选的电机额定转矩满足机床加工要求。对于未标注电机额定转矩（ T_n 或 M_n ）指标，只标注了电机静转矩（ M_0 ）指标的，需要先将指标换算。可按如下公式近似换算： $T_n = M_n \approx 0.70 \times M_0$

根据机床工况、加工条件、加工要求、运行轨迹、负载惯量、传动结构等选择匹配的伺服电机，负载、惯量、动态响应等要求高的场合，需要留有足够裕量。电机选配好以后，再根据驱动单元与伺服电机的选型匹配原则选配驱动单元。

伺服电机功率、转矩及转速关系为：

$$P = \frac{2\pi}{60} NT$$

P：伺服电机输出功率（W）；N：伺服电机转速（rpm）；T：伺服电机转矩（Nm）。

$$P_{nmotor} = \frac{2\pi}{60} N_n T_n$$

P_{nmotor} ：伺服电机额定功率（W）； N_n ：伺服电机额定转速（rpm）；

T_n ：伺服电机额定转矩（Nm）。

惯量比（折算到伺服电机轴上的负载惯量 J_L 与电机转子惯量 J_M ）：此惯量比影响驱动单元对伺服电机的控制响应。理论上最佳惯量比为 $J_L = J_M$ 。一般情况下，惯量比应小于 5，最好小于 3，否则动态响应会变得很差。

加速转矩（ T_a ）：

$$T_a = \frac{2\pi N(J_L + J_M)}{t_a}$$

T_a ：加速转矩（Nm），依机械传动结构折算；N：均速运行转速（rpm），依机械传动结构折算； t_a ：加速时间（s），依机械传动结构折算。

减速转矩 (Td):

$$T_d = \frac{2\pi N(J_L + J_M)}{t_d}$$

Td: 减速转矩 (Nm), 依机械传动结构折算; t_d: 减速时间 (s), 依机械传动结构折算。

匀速运行转矩 T_b、停止转矩 T₀:

依据机械结构及受力状态, 依机械传动结构折算, 单位 Nm。

均方根转矩 (T_{rms}):

$$T_{rms} = \sqrt{\frac{T_a^2 t_a + T_b^2 t_b + T_d^2 t_d + T_0^2 t_0}{t_a + t_b + t_d + t_0}}$$

伺服电机应满足如下约束条件:

均方根转矩 T_{rms} ≤ 80% × 额定转矩 T_n,

最大转矩 (T_a 或 T_d) 时的转速 ≤ 额定转速 N_n,

最大转矩 ≤ 300% × 额定转矩 T_n。

伺服电机最大转矩所需的电流 ((最大转矩 ÷ 额定转矩 T_n) × 额定电流 I_{omotor}) ≤ 驱动单元短时最大电流 (I_{mservo})。

驱动单元选型匹配原则

驱动单元选配以电机电流匹配为原则，以过载倍数为参考。

驱动单元选配时需要参考的电气性能指标有：驱动单元额定输出电流（ I_{nservo} ），驱动单元短时最大电流（ I_{mservo} ），驱动单元额定输出功率（ P_{oservo} ），伺服电机额定电流（ I_{omotor} ），伺服电机额定功率（ P_{nmotor} ），过载倍数 K 。

驱动单元与电机匹配时要注意：

$$I_{\text{nservo}} \geq I_{\text{omotor}};$$

$$K = I_{\text{mservo}} / I_{\text{omotor}} \quad (2 \leq K \leq 3);$$

$$P_{\text{oservo}} > P_{\text{nmotor}};$$

负载、惯量、动态响应等要求高的场合，需要留有足够裕量，过载倍数 K 宜取较大值。

第4章 安装

4.1 到货检查

客户在收到产品后，必须进行以下检查确认：

确认项目	参考内容
有无损伤	请对整体外观进行检查，确认在运输时的损伤
物品与定货要求是否一致	请对伺服驱动单元、电机的标牌的型号进行确认
附件是否齐全	请核对装箱单，确认附件型号和数量
电机轴可否轻松转动	用手可轻松转动，但带制动器的电机不能转动

上述项目如有问题，请直接与供应商或本公司联系。

注 意

- 受损或零件不全的伺服驱动单元，不可进行安装。
- 伺服驱动单元必须与性能匹配的伺服电机配套使用。
- 请勿用手直接接触伺服电机轴，以免引起锈蚀。

4.2 安装环境条件

4.2.1 环境温度

运行环境温度在 0℃~40℃之间，超过 40℃以上须降额使用。

4.2.2 湿度

空气的湿度 90%RH 以下，无结露。

4.2.3 海拔高度

伺服驱动单元应安装在海拔高度 1000m 以下，海拔高度超过 1000m 以上须降额使用。

4.2.4 振动和冲击

伺服驱动单元不能承重和遭受撞击。驱动单元安装和运行时应避免振动，采取减振措施控制振动在 0.5G (4.9m/S²) 以下。

4.2.5 水

伺服驱动单元不能安装在有可能出现淋水或结露的地方。

4.2.6 大气污染

伺服驱动单元自身结构无特殊防护，不能安装在有大气污染的地方，因此必须安装在防护良好的电柜内，防止接触腐蚀性、易燃性、易爆性气体，防止导电物体、金属粉尘、油雾及液体进入驱动单元内部。

4.3 伺服驱动单元安装

注意

- 伺服驱动单元必须安装在防护良好的电柜内。
- 伺服驱动单元必须按规定的方向和间隔安装，并保证良好的散热条件。
- 不可安装在易燃物体上面或附近，防止火灾。

4.3.1 HSV-180AD-035, 050, 075 伺服驱动单元安装

1、安装方式

伺服驱动单元提供三种安装方式：

未带辅助装置的墙面安装方式，如图 4.1 所示；

带辅助装置的墙面安装方式，如图 4.2 所示；

穿墙式安装方式，如图 4.3 所示。用户可采用以上任意一种安装方式，安装方向垂直于安装面。

2、安装间隔

图 4.4、图 4.5 所示单台伺服驱动单元安装间隔，图 4.6 所示多台伺服驱动单元安装间隔。实际安装中应尽可能留出较大间隔，保证良好的散热条件。

3、散热

为保证伺服驱动单元周围温度不致持续升高，电柜内应有对流风吹向伺服驱动单元的散热器。

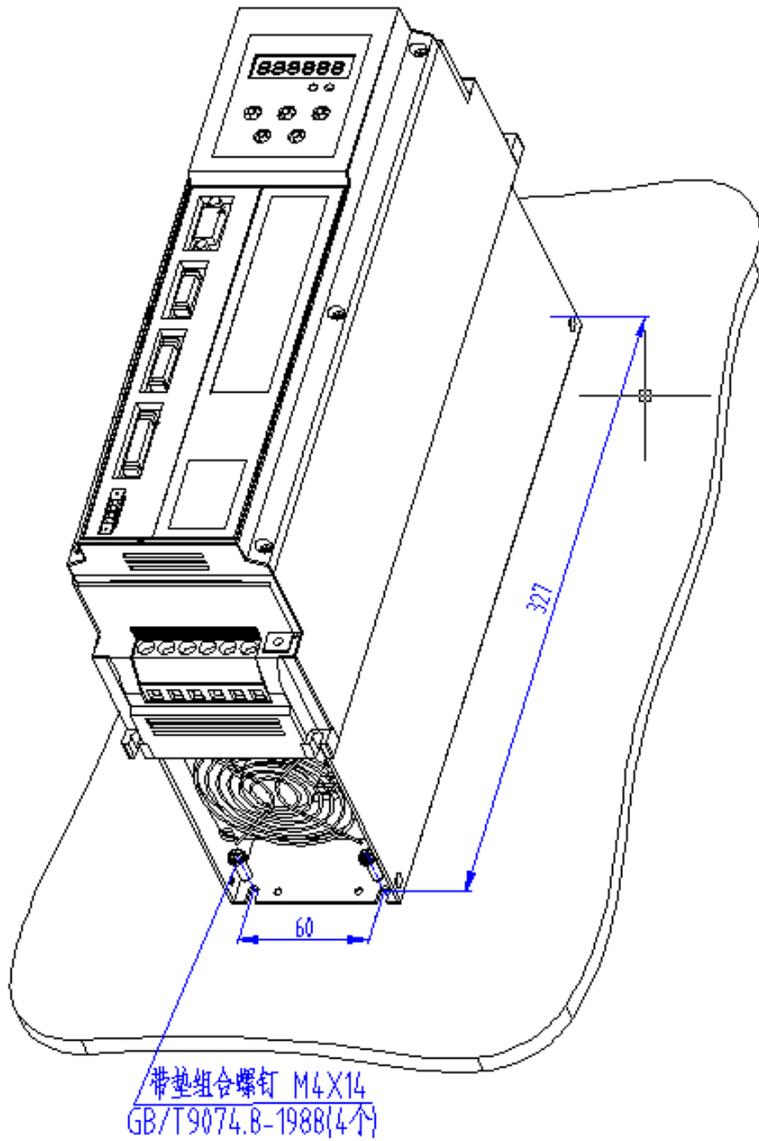


图 4.1 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元墙面安装示意图
(直接安装, 未使用辅助安装装置 单位: mm)

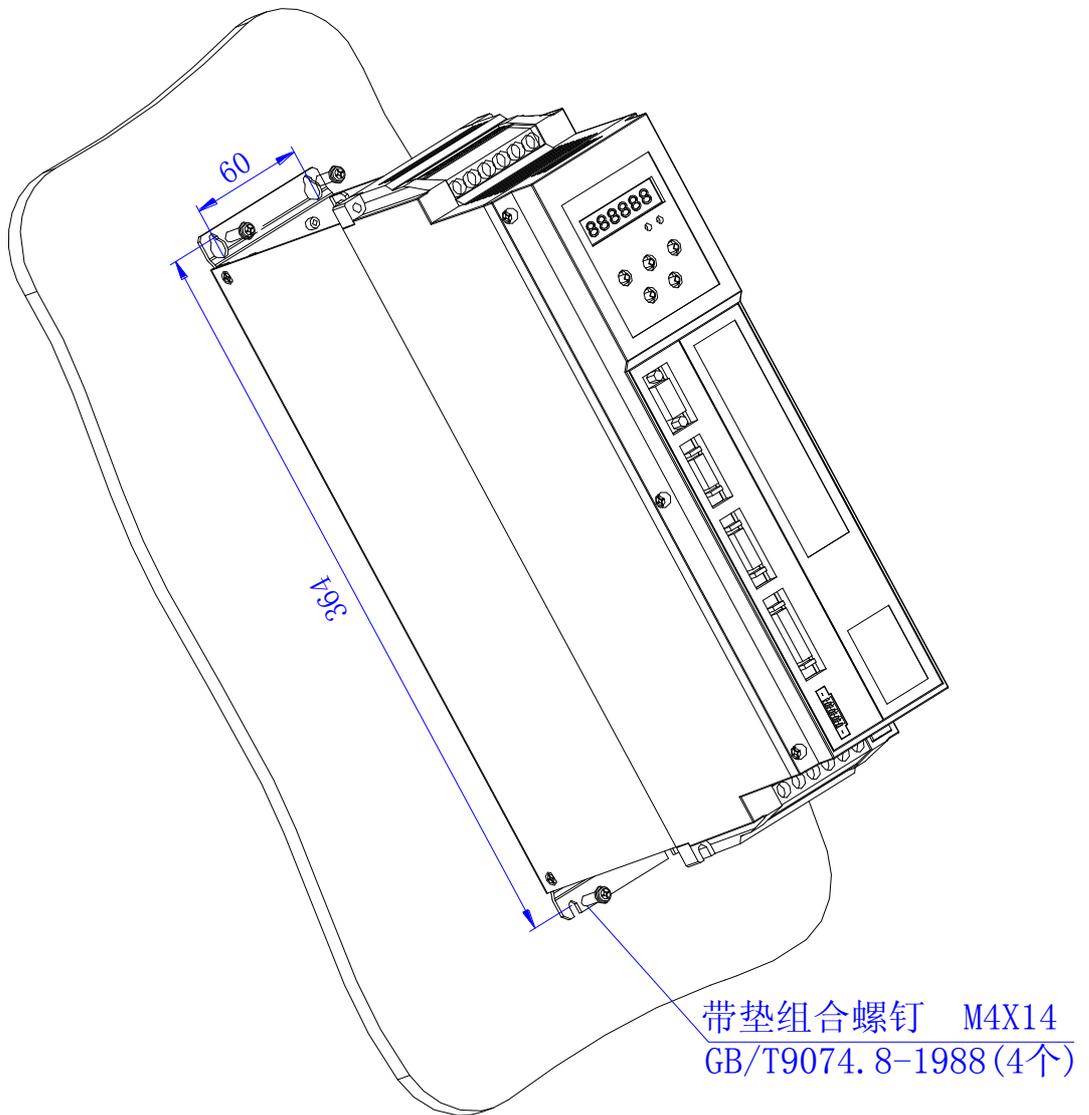


图 4.2 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元墙面安装示意图
(使用辅助安装装置 单位: mm)

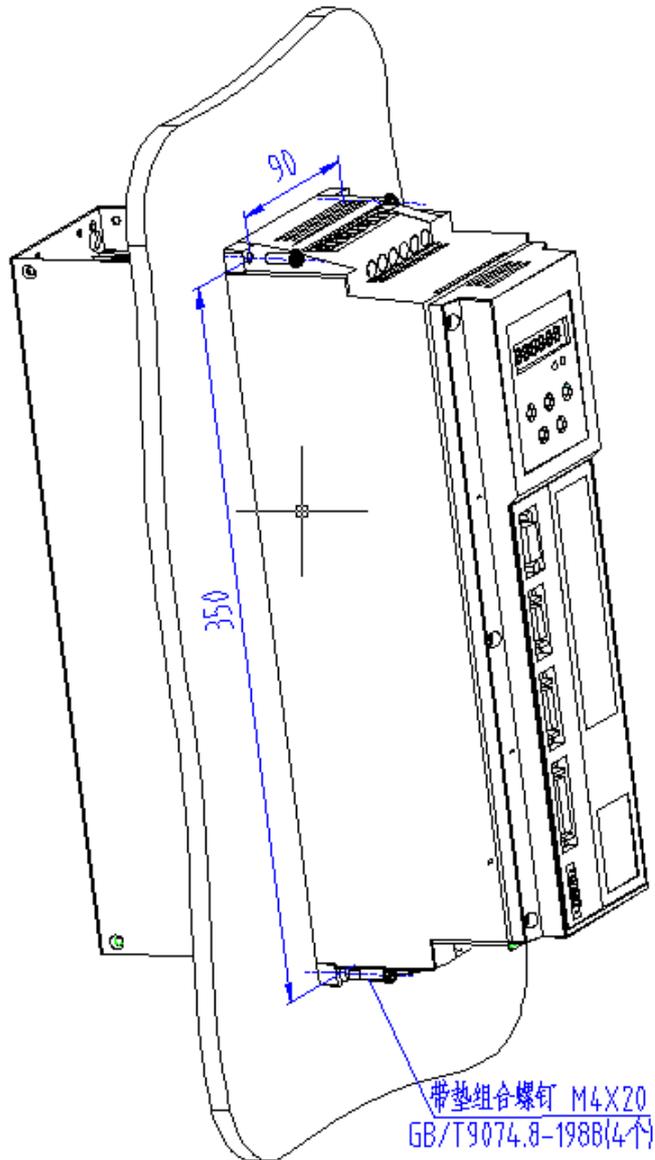


图 4.3 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元穿墙式安装示意图
(单位: mm)

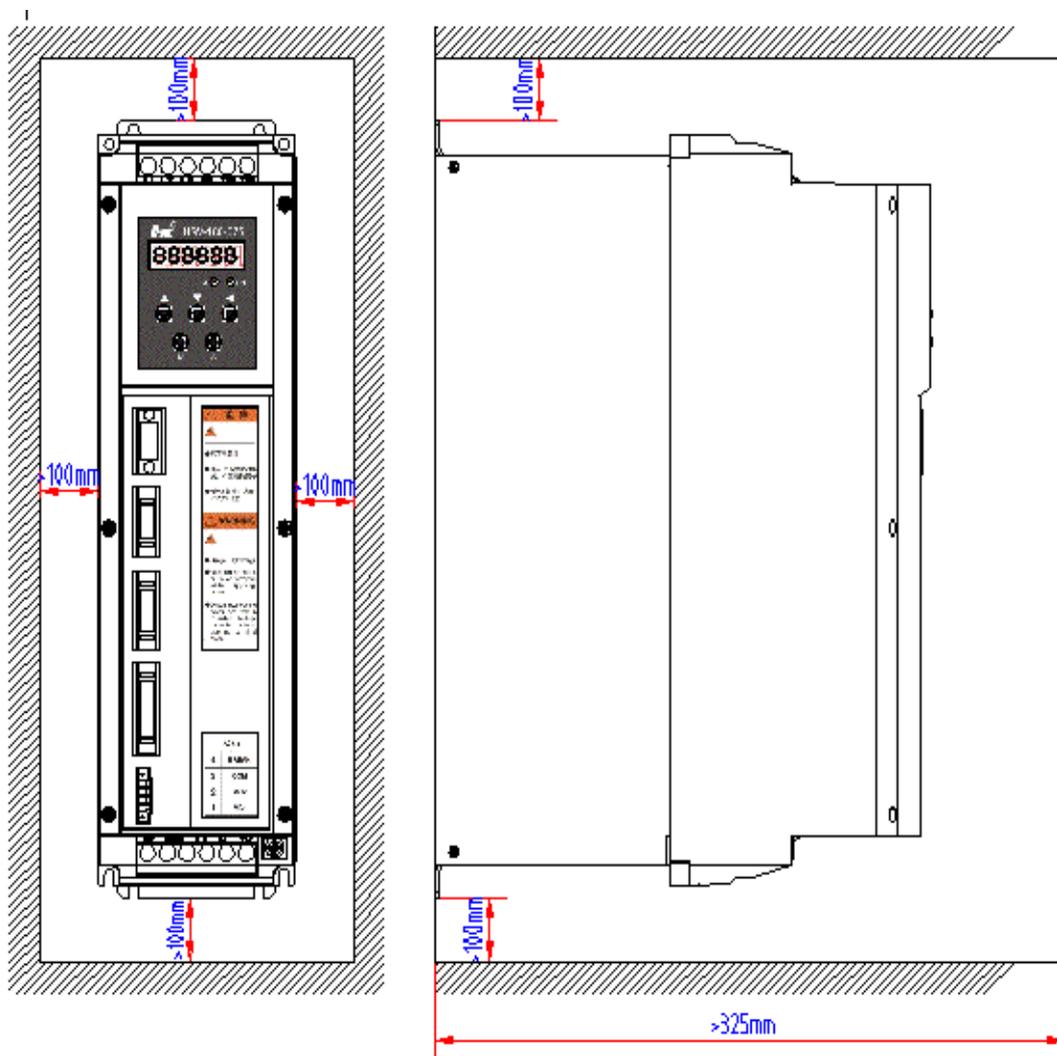


图 4.4 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元单台安装间隔（墙面安装）
（单位：mm）

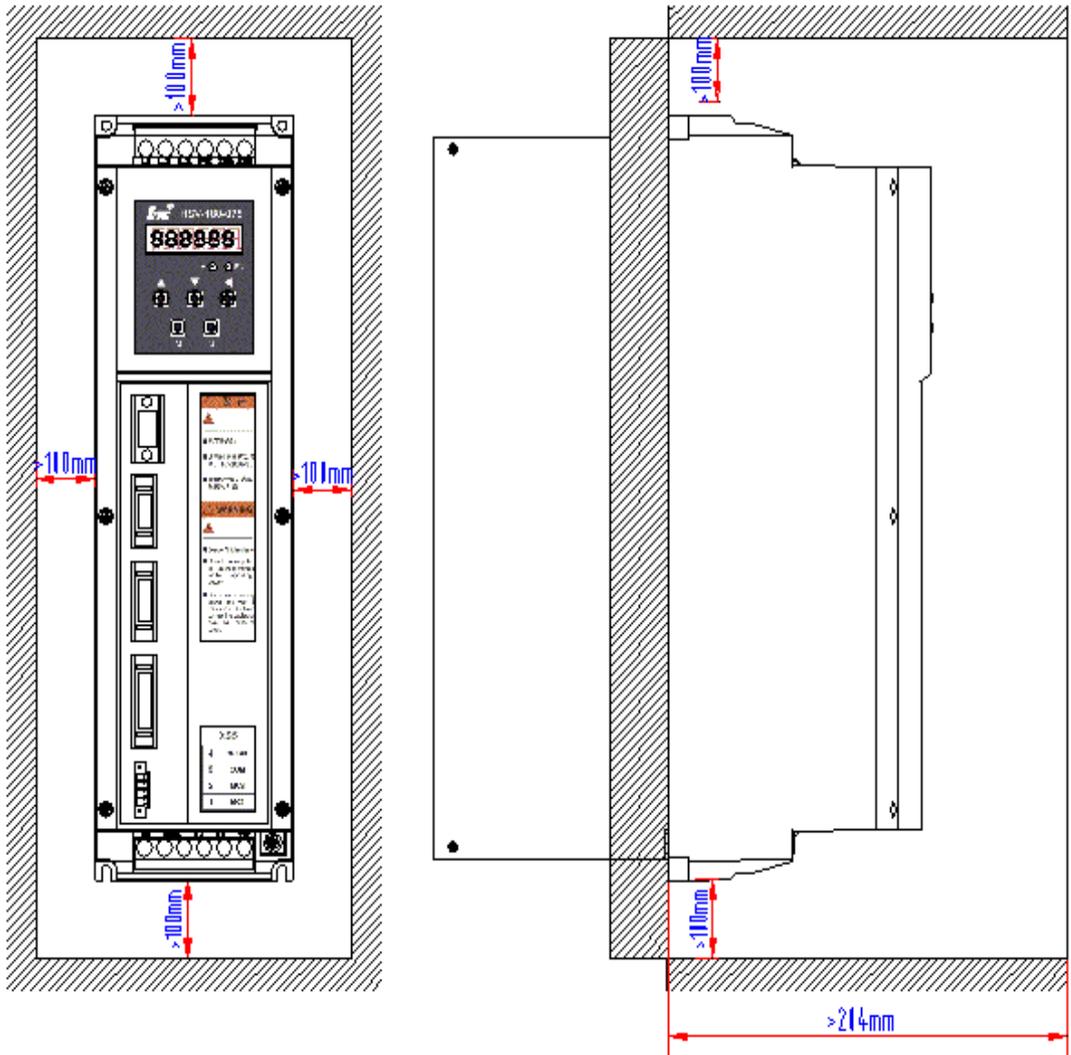


图 4.5 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元单台安装间隔（穿墙式安装）
(单位: mm)

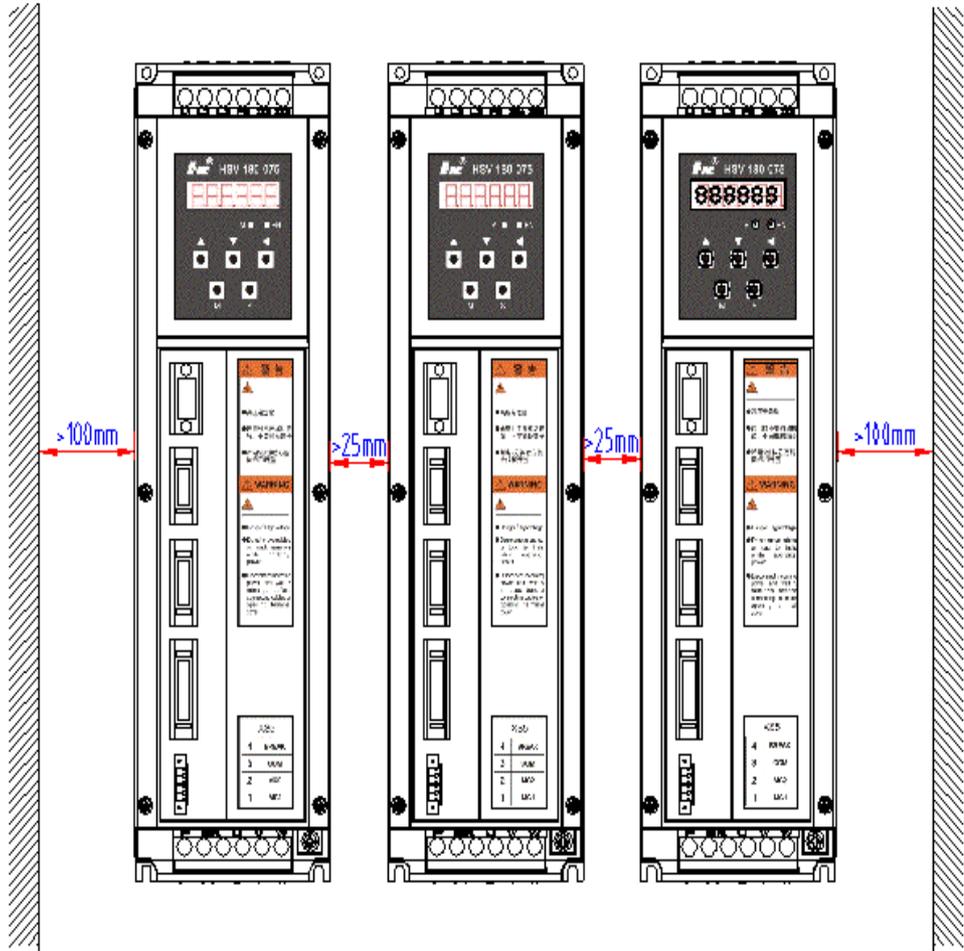


图 4.6 HSV-180AD-035, 050, 075 驱动单元多台安装间隔
(单位: mm)

4.3.2 HSV-180AD-100, 150 伺服驱动单元安装

1、安装方式

伺服驱动单元提供两种安装方式：

墙面安装方式(带辅助安装装置)，如图 4.7 所示；

穿墙式安装方式，如图 4.8 所示。用户可采用以上任意一种安装方式，安装方向垂直于安装面。

2、安装间隔

图 4.9、图 4.10 所示单台伺服驱动单元安装间隔，图 4.11 所示多台伺服驱动单元安装间隔。实际安装中应尽可能留出较大间隔，保证良好的散热条件。

3、散热

为保证伺服驱动单元周围温度不致持续升高，电柜内应有对流风吹向伺服驱动单元的散热器。

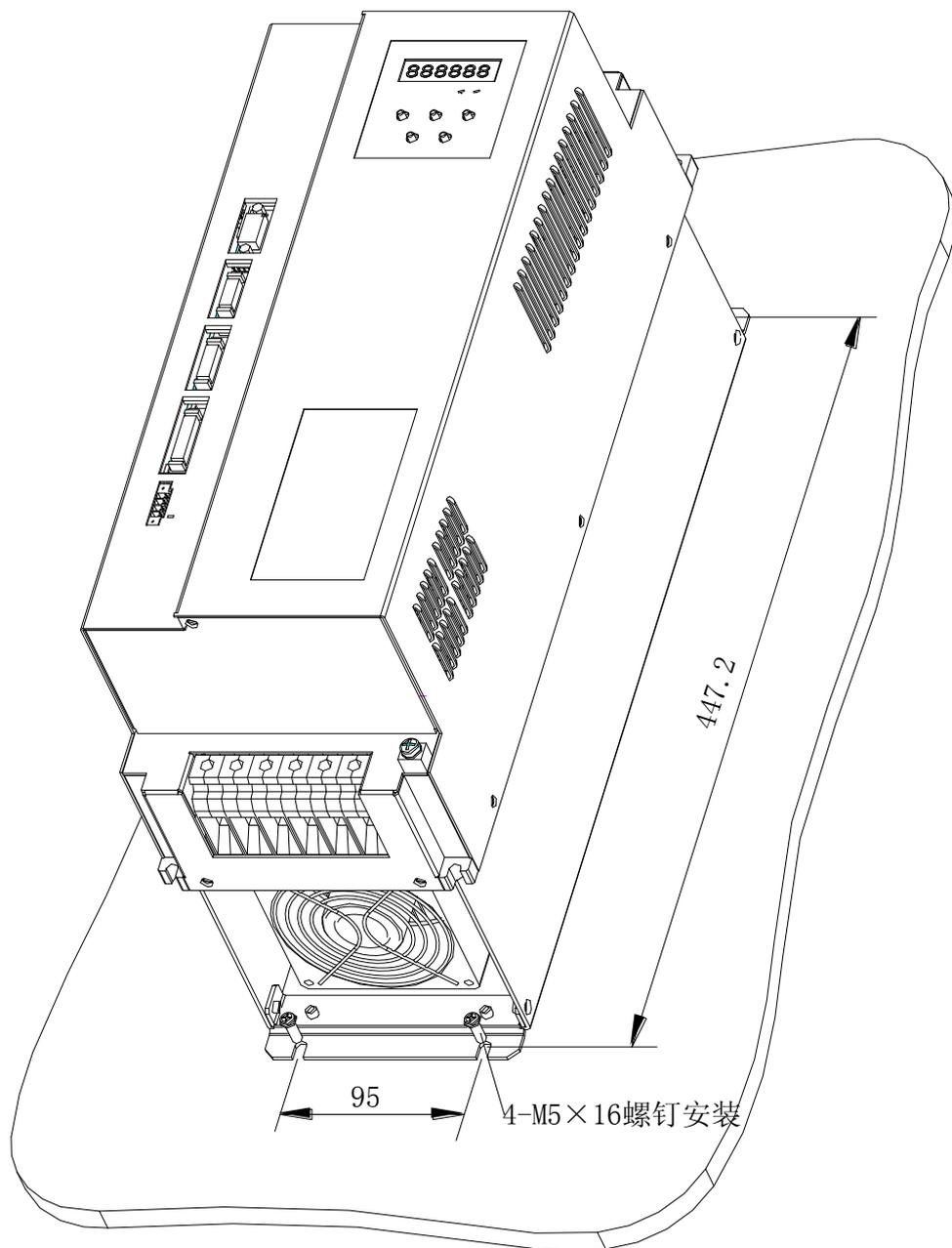


图 4.7 HSV-180AD-100, 150 驱动单元墙面安装示意图
(使用辅助安装装置 单位: mm)

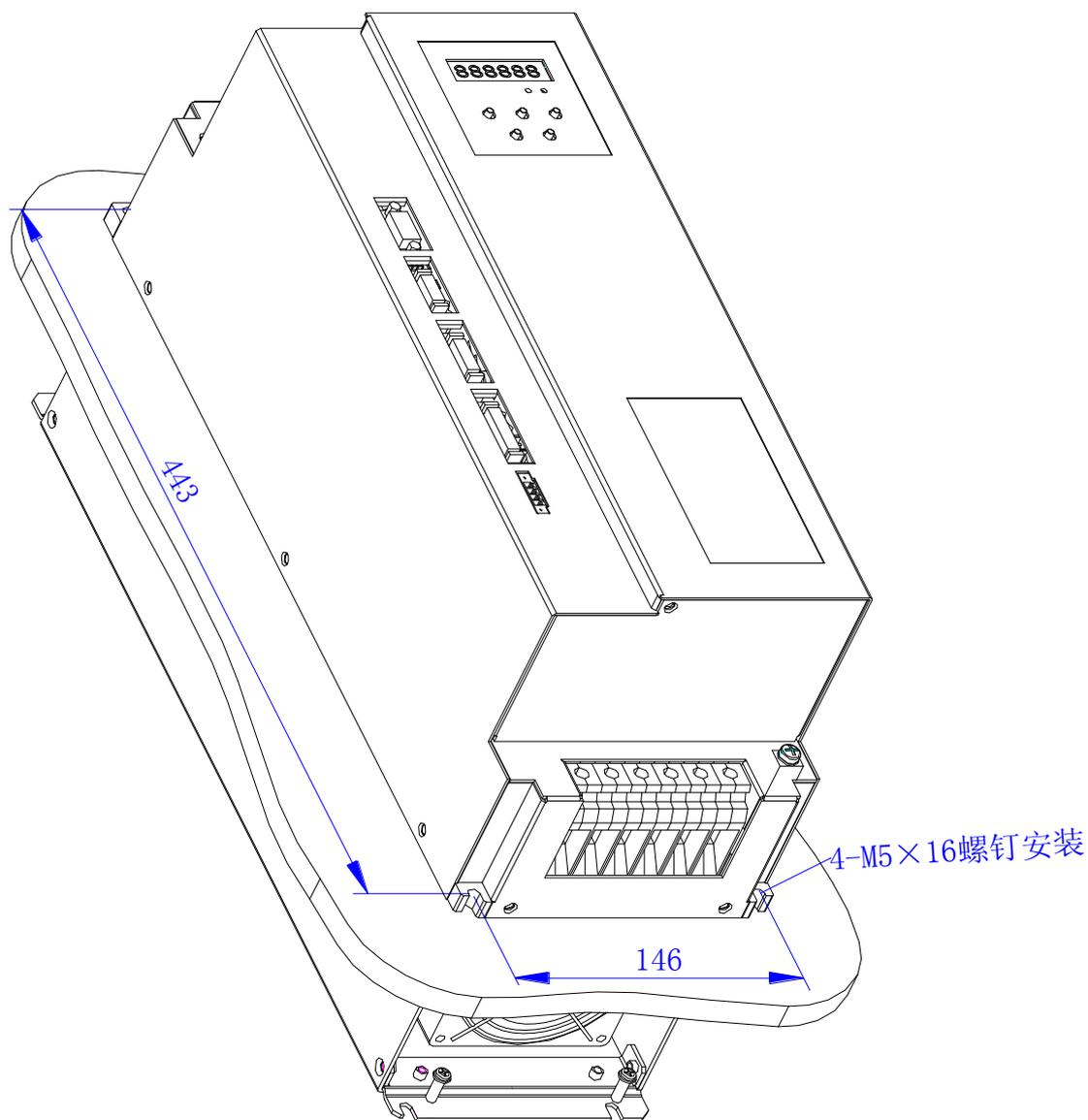


图 4.8 HSV-180AD-100, 150 驱动单元穿墙式安装示意图
(单位: mm)

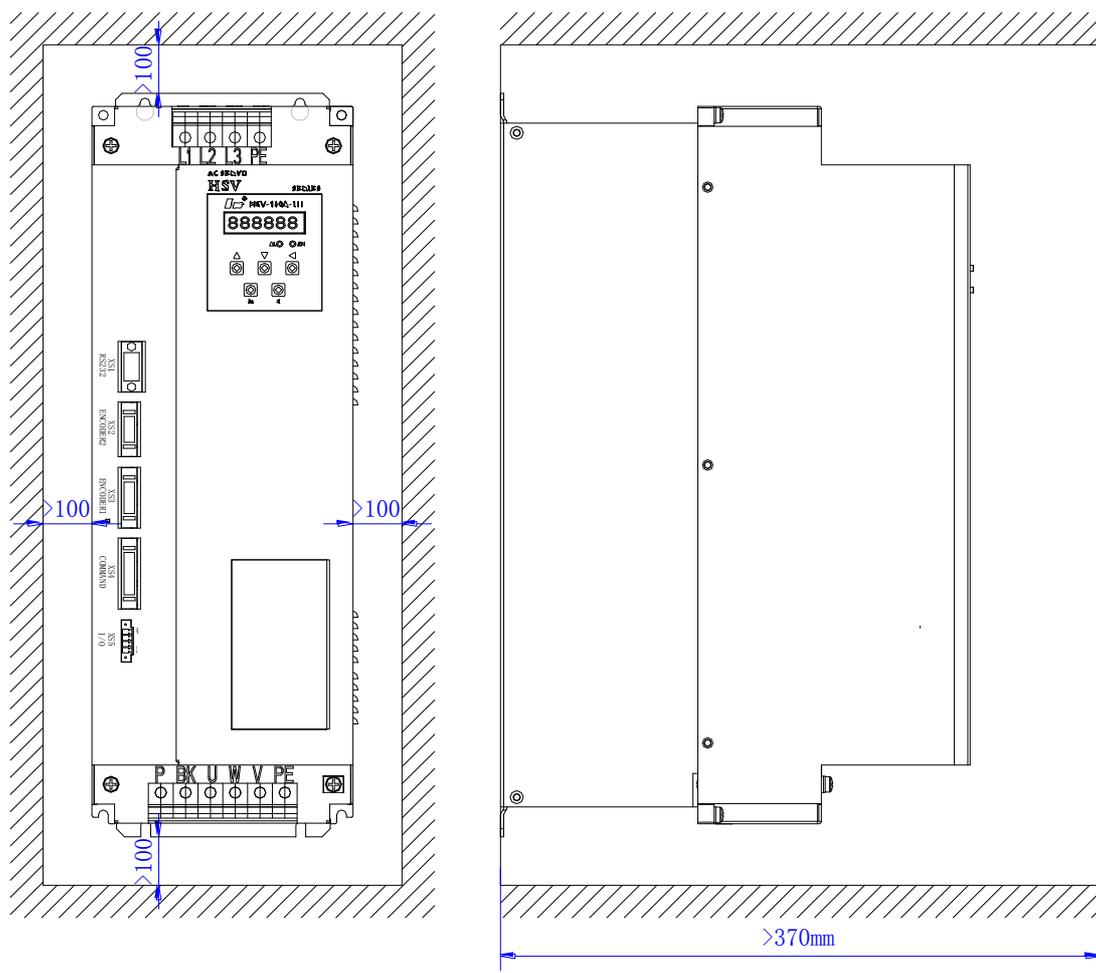


图 4.9 HSV-180AD-100, 150 驱动单元单台安装间隔
(墙面安装 单位: mm)

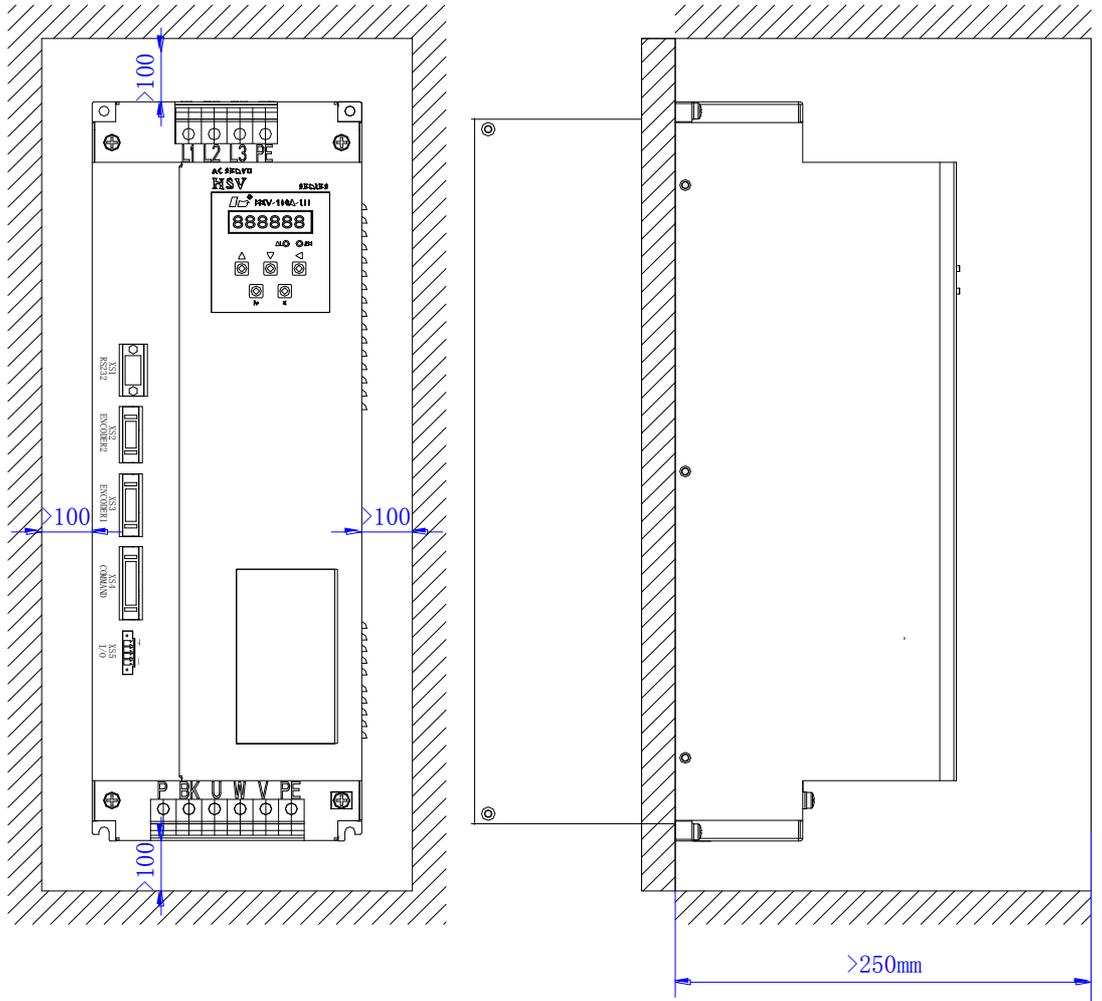


图 4.10 HSV-180AD-100, 150 驱动单元单台安装间隔
(穿墙式安装 单位: mm)

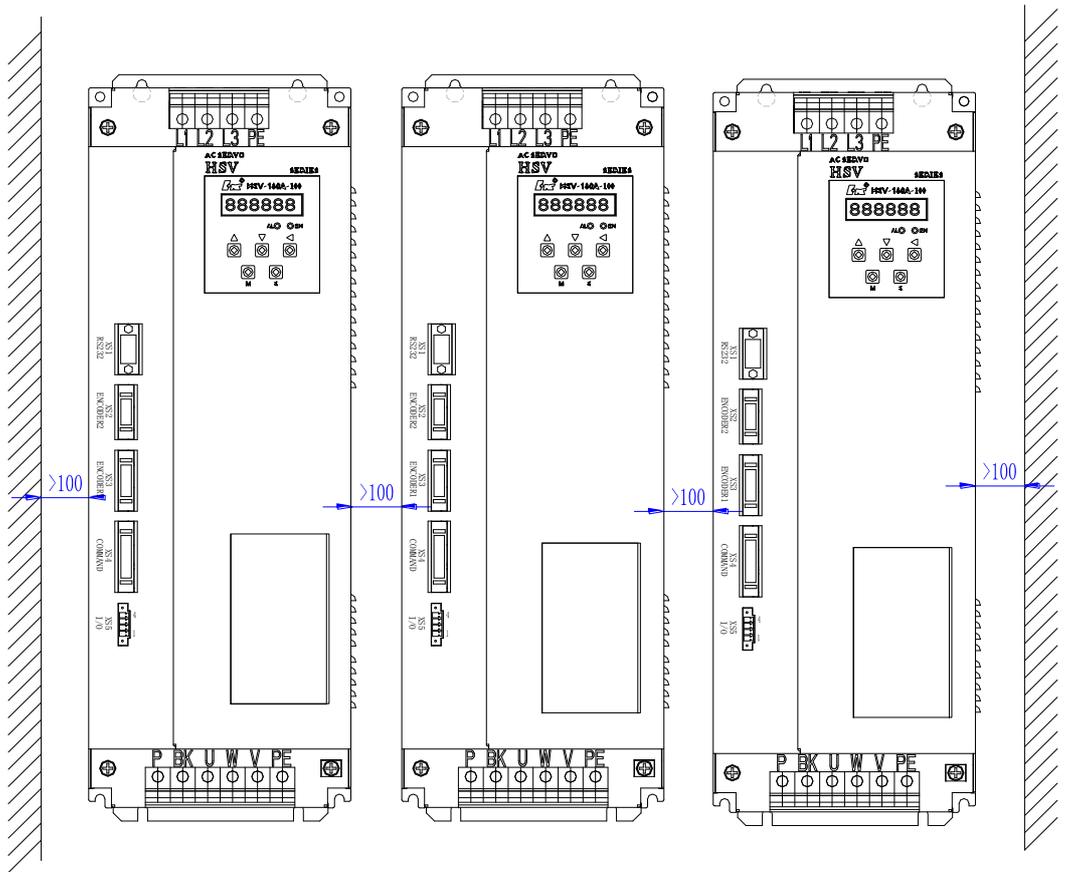


图 4.11 HSV-180AD-100, 150 驱动单元多台安装间隔
(单位: mm)

4.3.3 HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元安装

1、安装方式

伺服驱动单元提供两种安装方式：

墙面安装方式(带辅助安装装置)，如图 4.12 所示；

穿墙式安装方式，如图 4.13 所示。用户可采用以上任意一种安装方式，安装方向垂直于安装面。

2、安装间隔

图 4.14、图 4.15 所示单台伺服驱动单元安装间隔，图 4.16 所示多台伺服驱动单元安装间隔。实际安装中应尽可能留出较大间隔，保证良好的散热条件。

3、散热

为保证伺服驱动单元周围温度不致持续升高，电柜内应有对流风吹向伺服驱动单元的散热器。

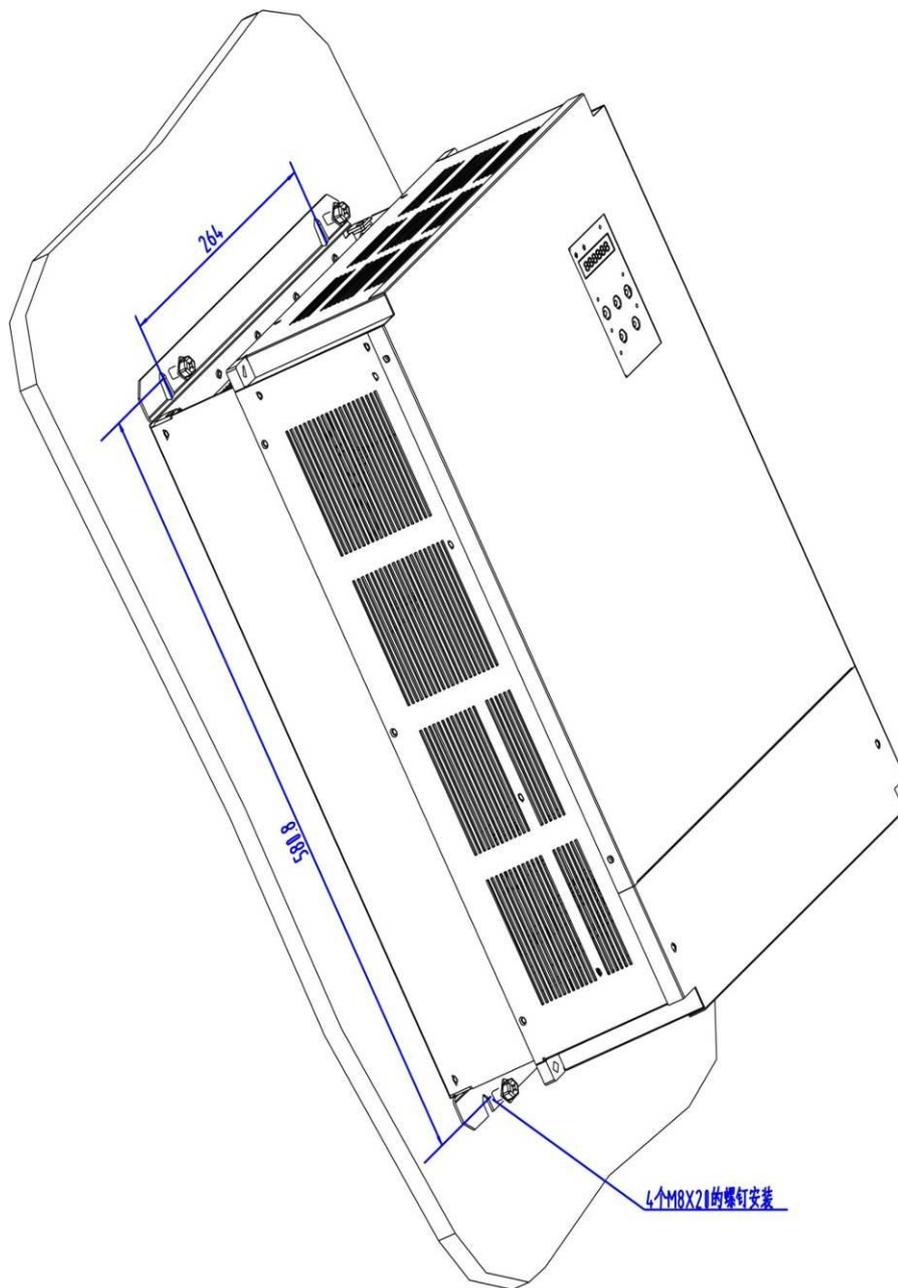


图 4.12 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元墙面安装示意图
(使用辅助安装装置 单位: mm)

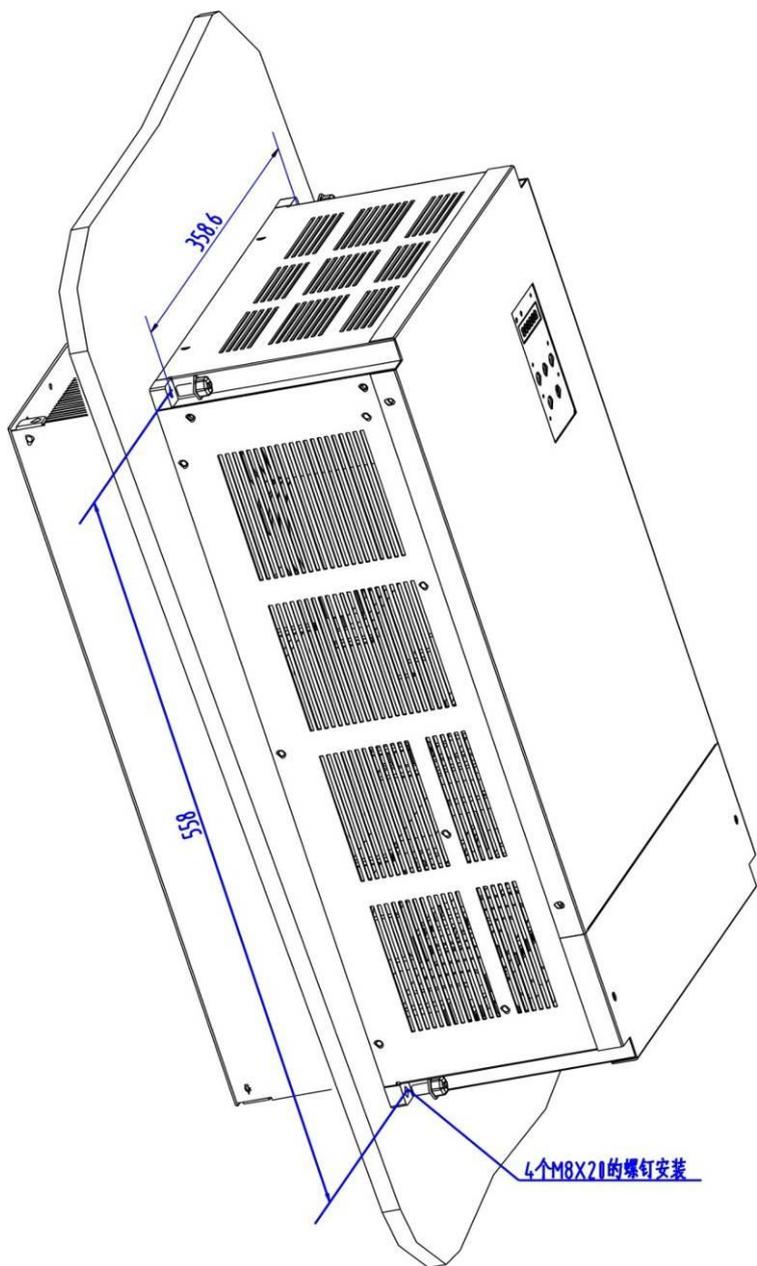


图 4.13 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元穿墙式安装示意图
(单位: mm)

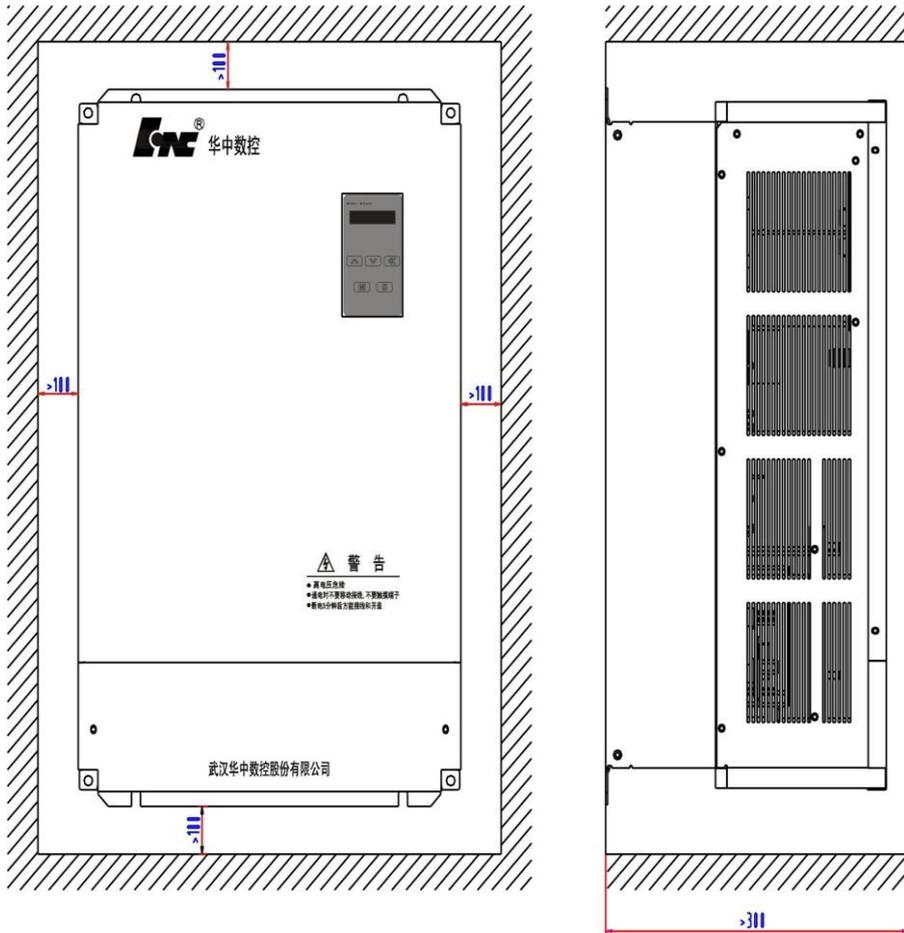


图 4.14 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元单台安装间隔
(墙面安装 单位: mm)

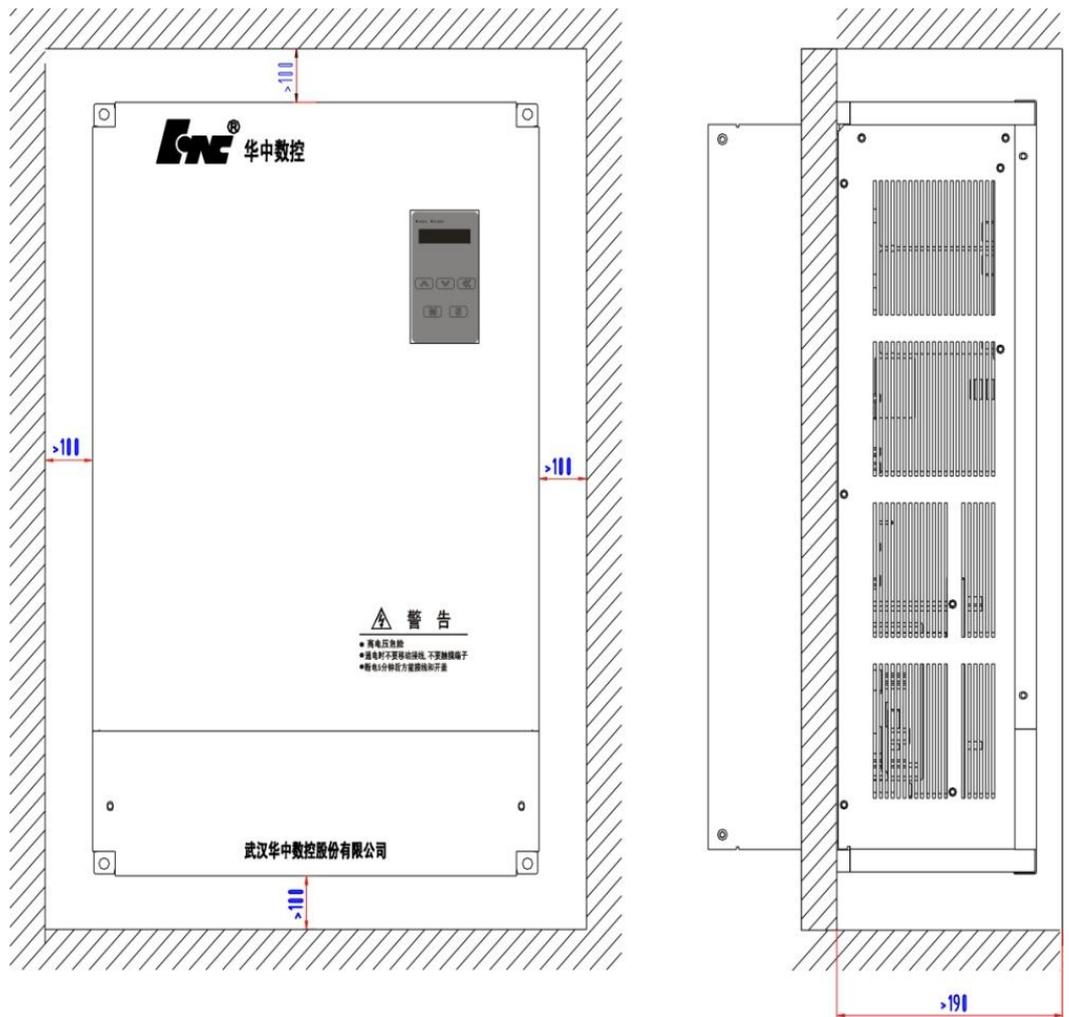


图 4.15 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元单台安装间隔
(穿墙式安装 单位: mm)

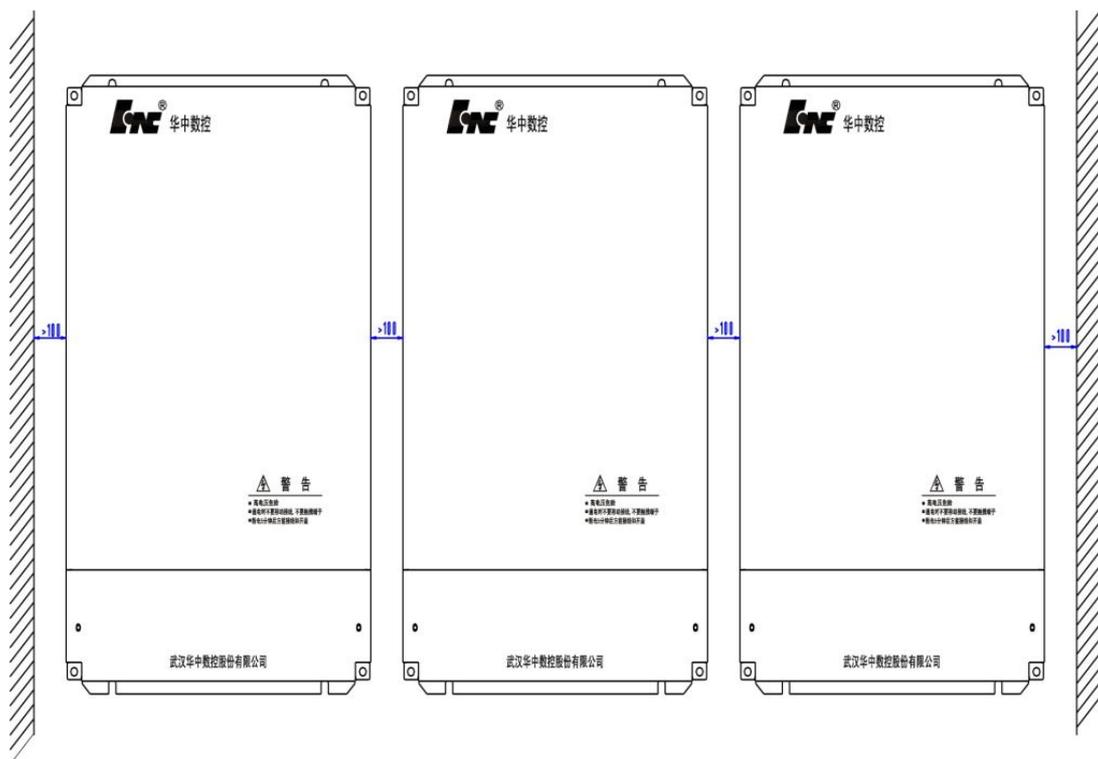


图 4.16 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元多台安装间隔
(单位: mm)

4.3.4 HSV-180A1D-100, 150 伺服驱动单元安装

1、安装方式

伺服驱动单元提供两种安装方式：

墙面安装方式(带辅助安装装置)，如图 4.17 所示；

穿墙式安装方式，如图 4.18 所示。用户可采用以上任意一种安装方式，安装方向垂直于安装面。

2、安装间隔

图 4.19、图 4.20 所示单台伺服驱动单元安装间隔，图 4.21 所示多台伺服驱动单元安装间隔。实际安装中应尽可能留出较大间隔，保证良好的散热条件。

3、散热

为保证伺服驱动单元周围温度不致持续升高，电柜内应有对流风吹向伺服驱动单元的散热器。

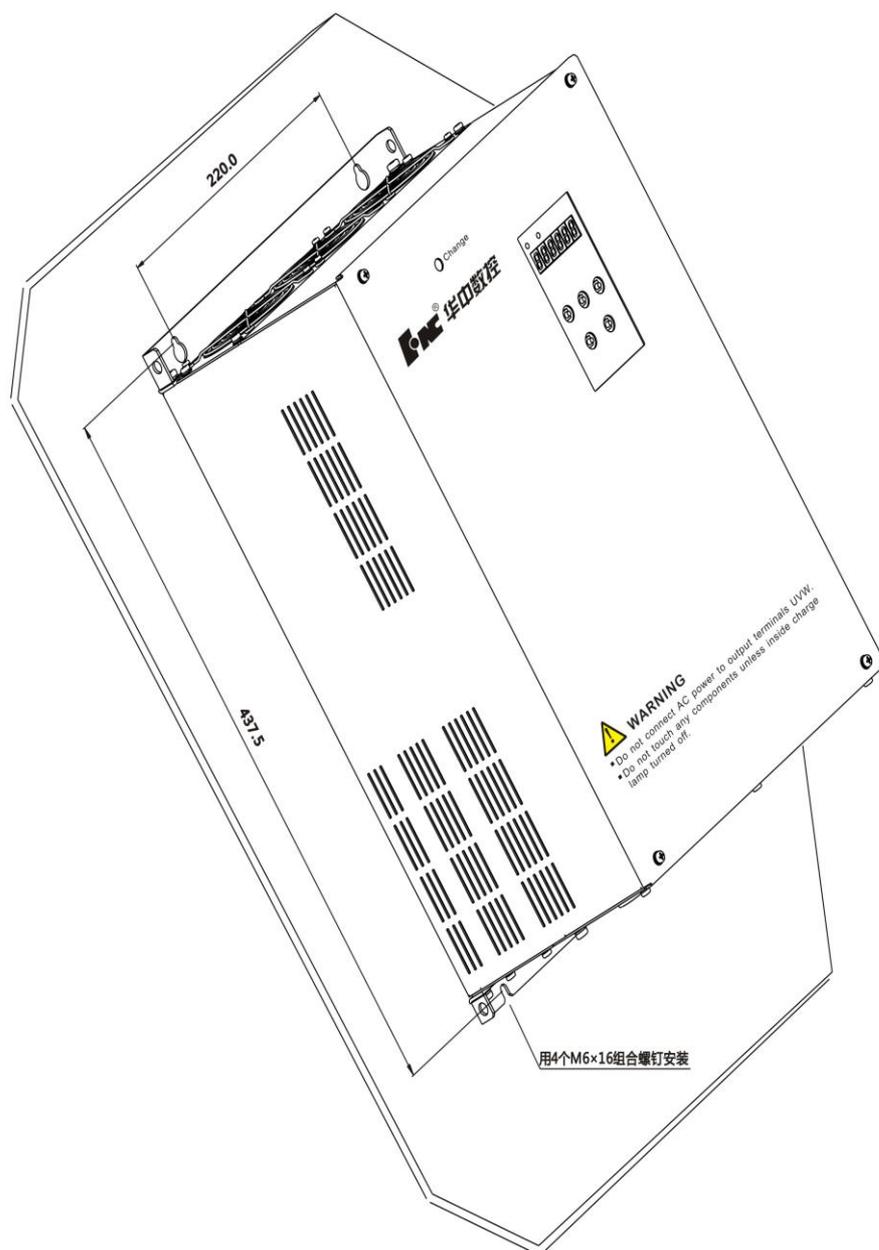


图 4.17 HSV-180A1D-100, 150 驱动单元墙面安装示意图
(使用辅助安装装置 单位: mm)

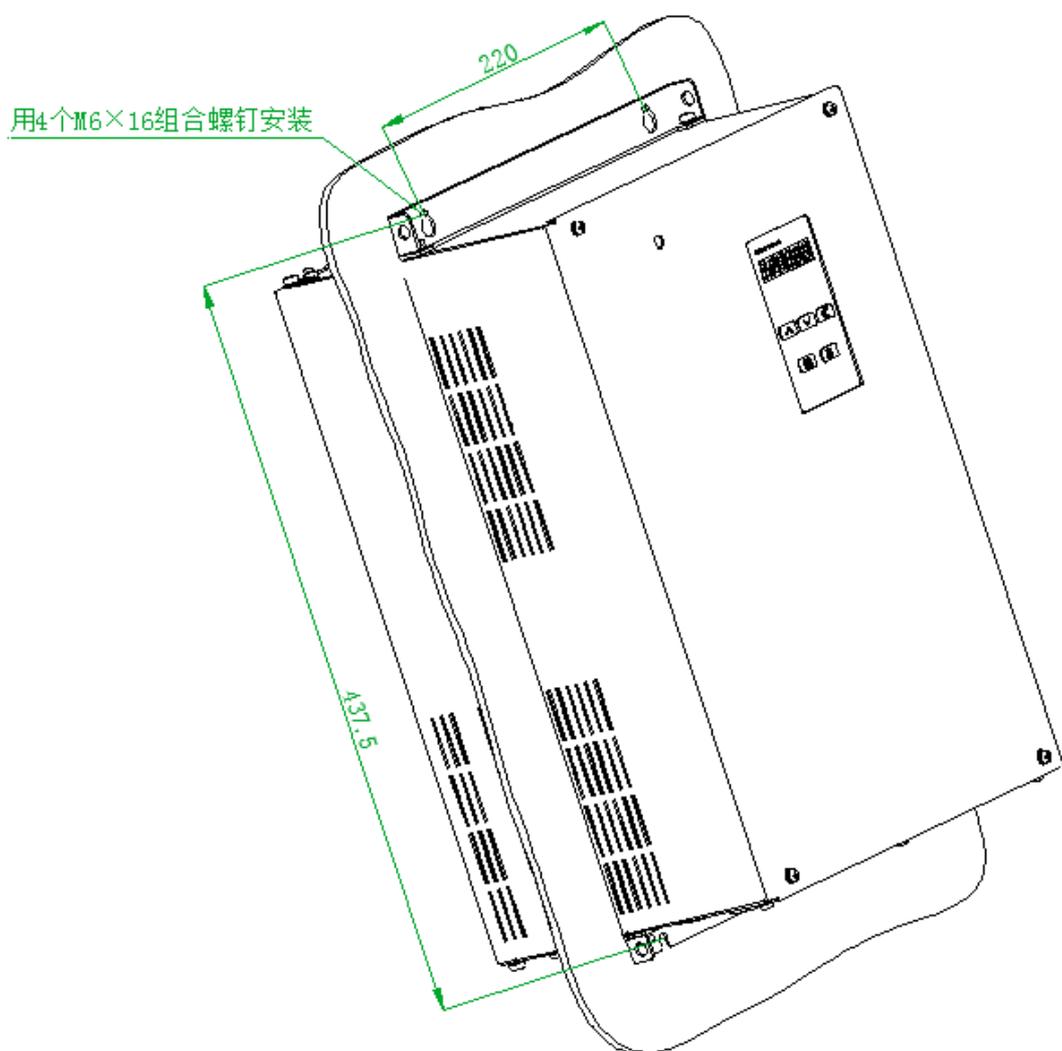


图 4.18 HSV-180A1D-100, 150 驱动单元穿墙式安装示意图
(单位: mm)

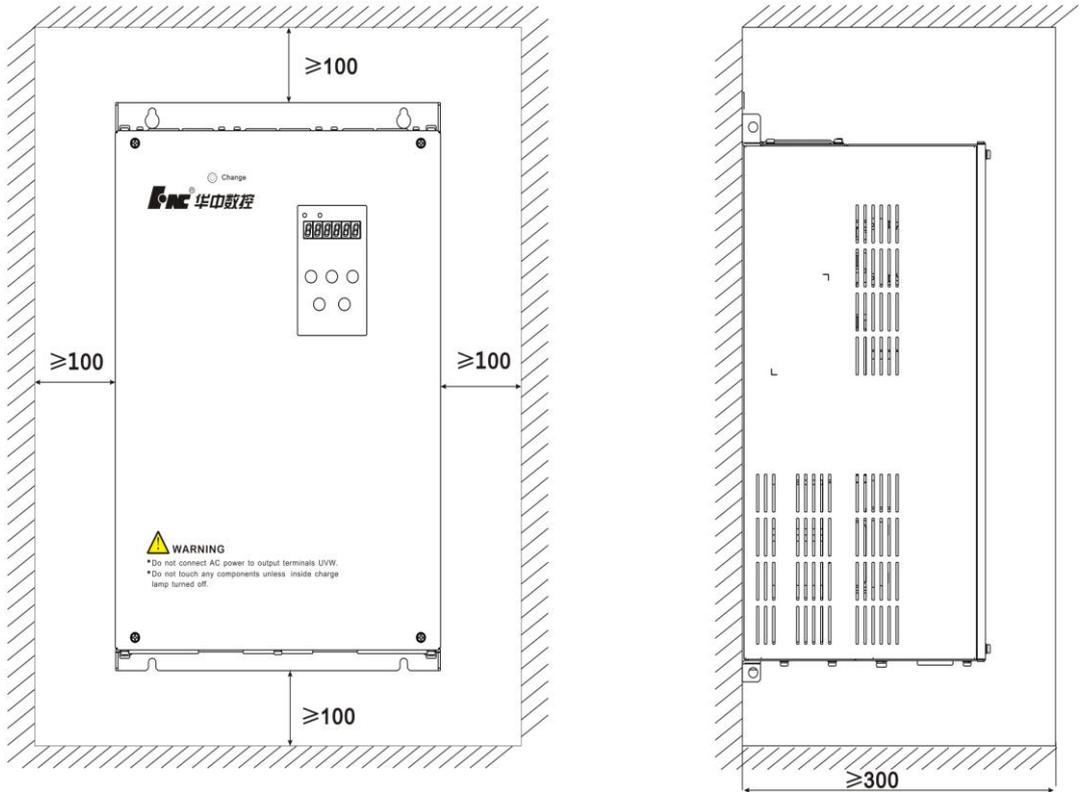


图 4.19 HSV-180A1D-100, 150 驱动单元单台安装间隔
(墙面安装 单位: mm)

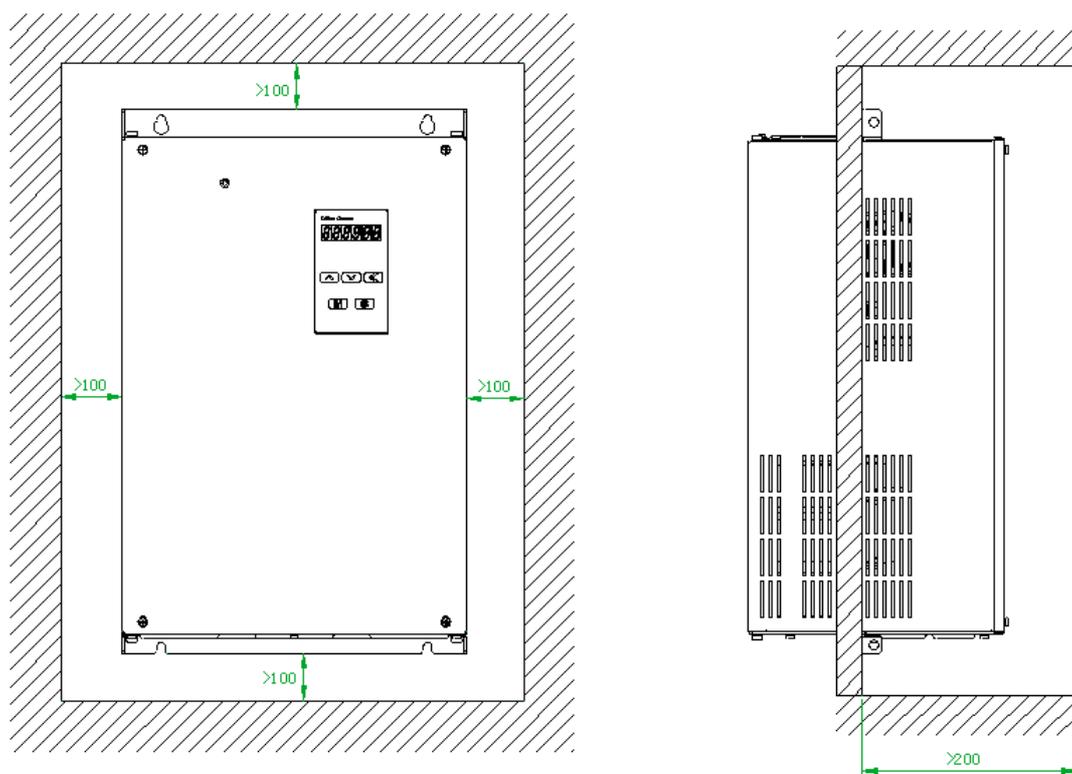


图 4.20 HSV-180A1D-100, 150 驱动单元单台安装间隔
(穿墙式安装 单位: mm)

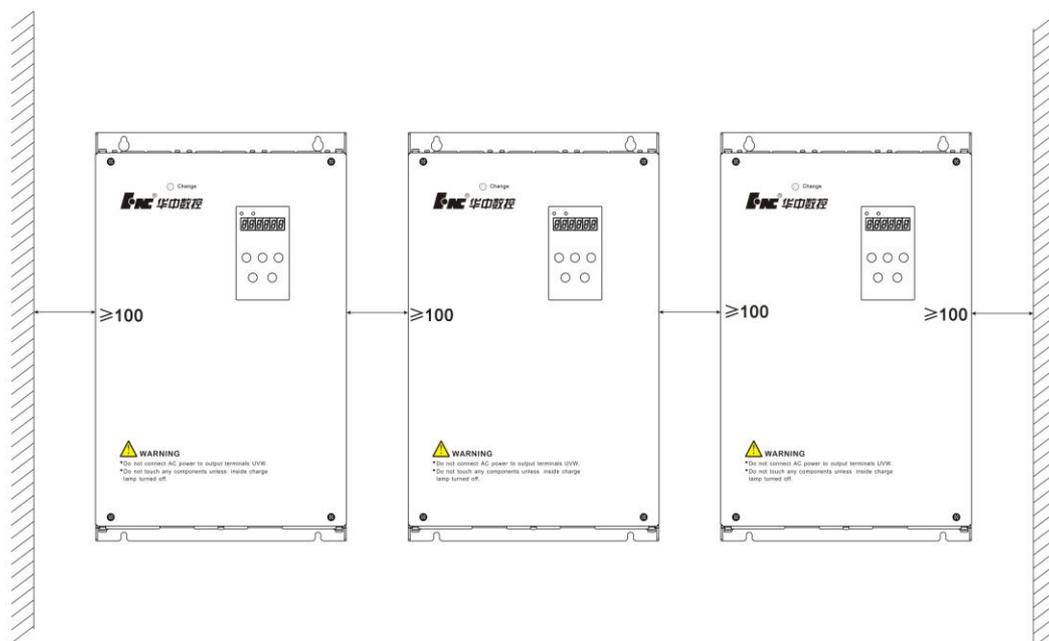


图 4.21 HSV-180A1D-100, 150 驱动单元多台安装间隔
(单位: mm)

4.3.5 HSV-180A1D-200, 300 伺服驱动单元安装

1、安装方式

伺服驱动单元提供两种安装方式：

墙面安装方式(带辅助安装装置)，如图 4.22 所示；

穿墙式安装方式，如图 4.23 所示。用户可采用以上任意一种安装方式，安装方向垂直于安装面。

2、安装间隔

图 4.24、图 4.25 所示单台伺服驱动单元安装间隔，图 4.26 所示多台伺服驱动单元安装间隔。实际安装中应尽可能留出较大间隔，保证良好的散热条件。

3、散热

为保证伺服驱动单元周围温度不致持续升高，电柜内应有对流风吹向伺服驱动单元的散热器。

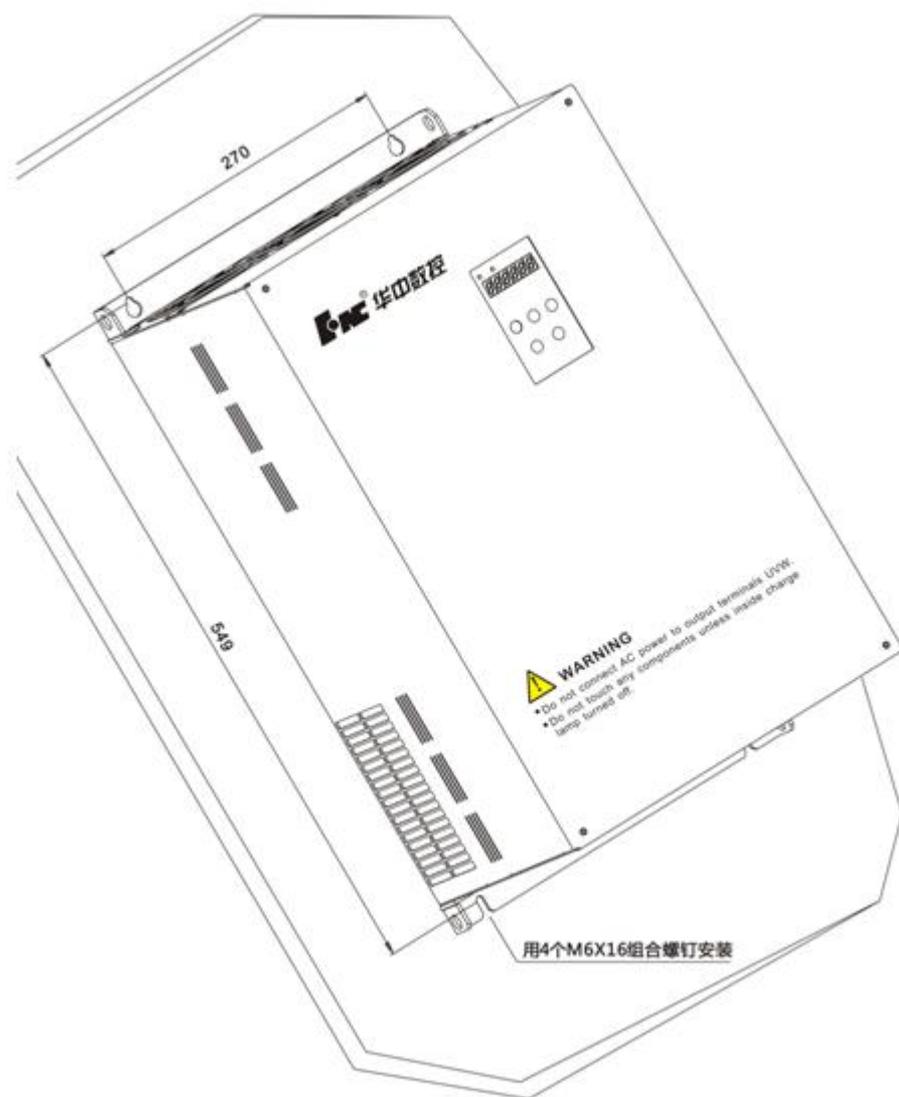


图 4.22 HSV-180A1D-200, 300 驱动单元墙面安装示意图
(使用辅助安装装置 单位: mm)

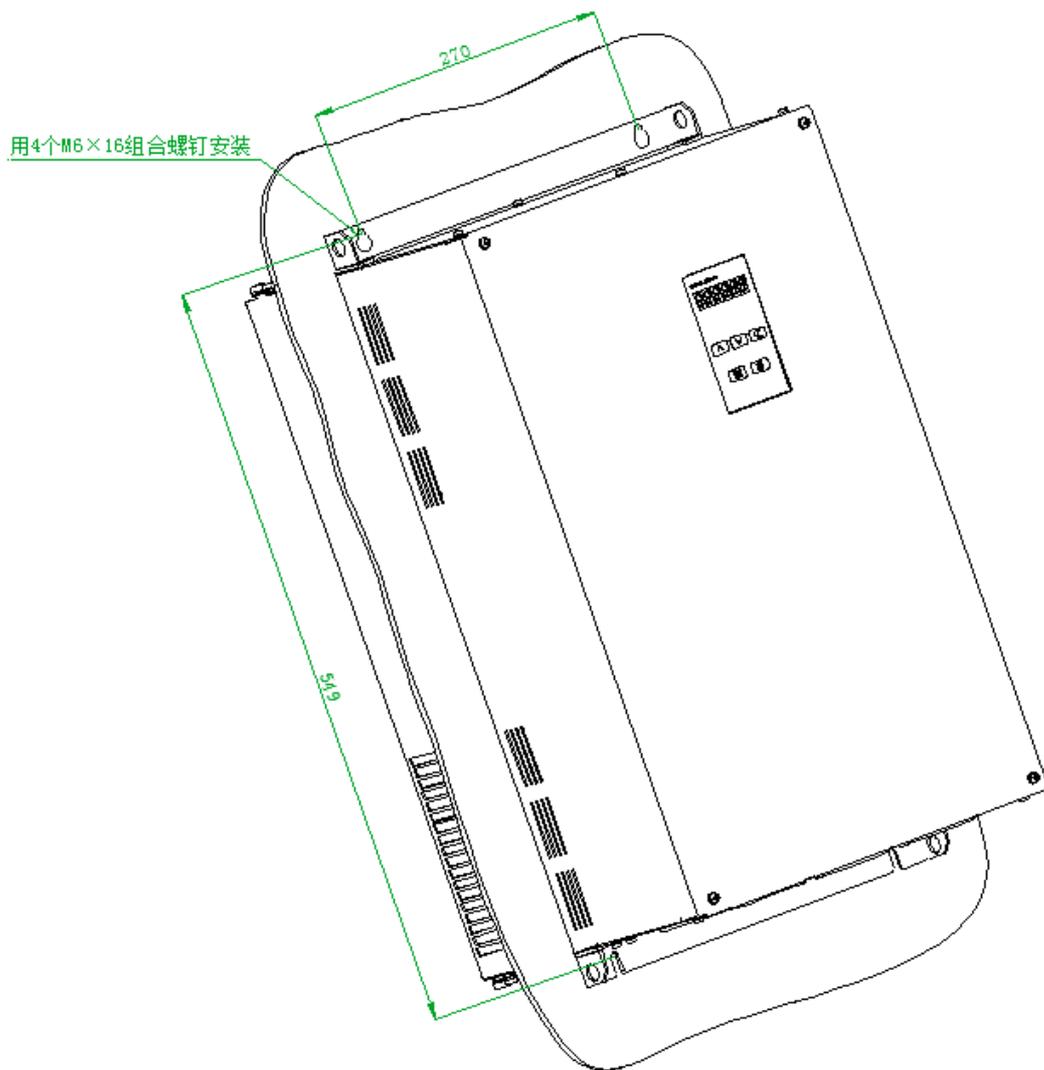


图 4.23 HSV-180A1D-200, 300 驱动单元穿墙式安装示意图
(单位: mm)

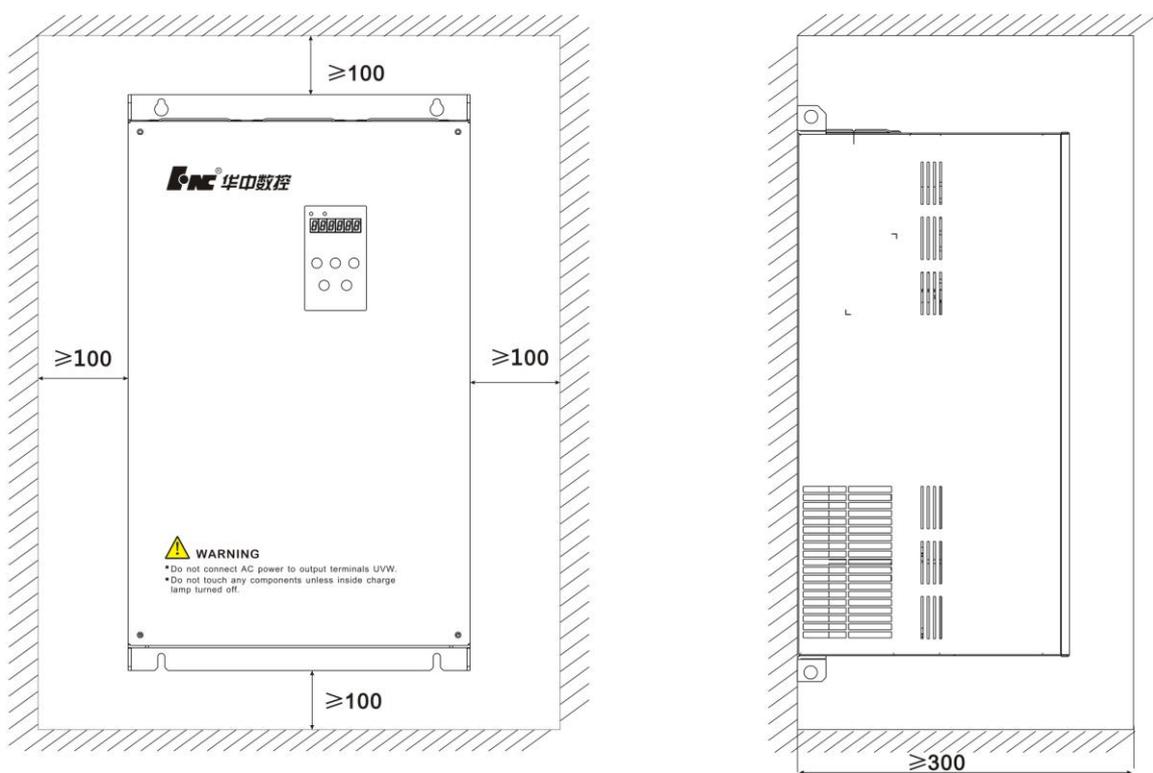


图 4.24 HSV-180A1D-200, 300 驱动单元单台安装间隔
(墙面安装 单位: mm)

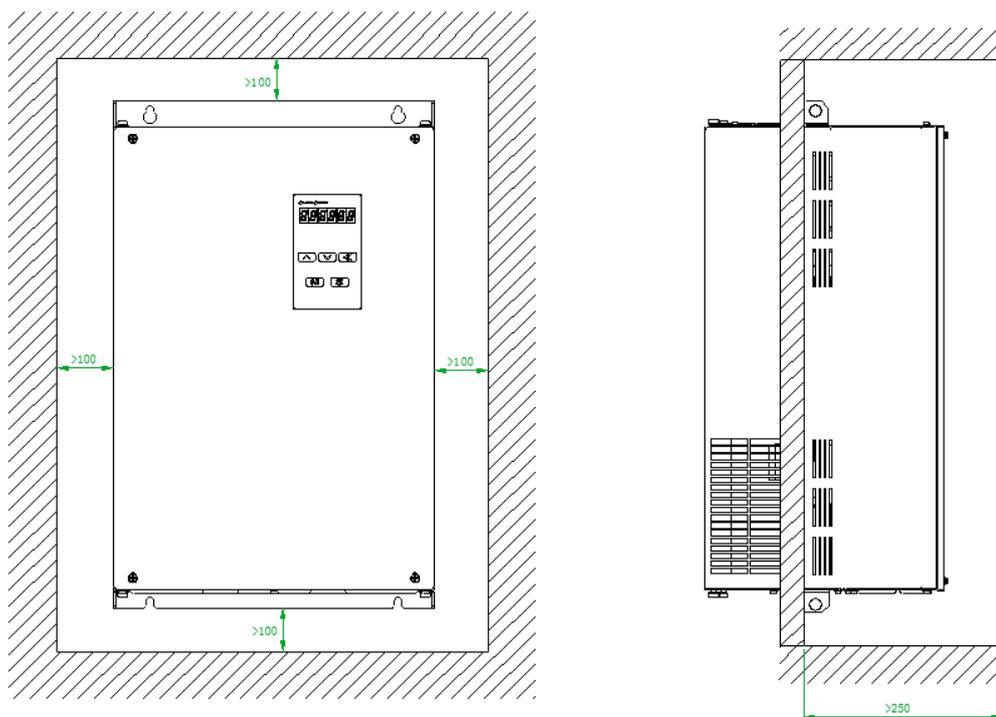


图 4.25 HSV-180A1D-200, 300 驱动单元单台安装间隔
(穿墙式安装 单位: mm)

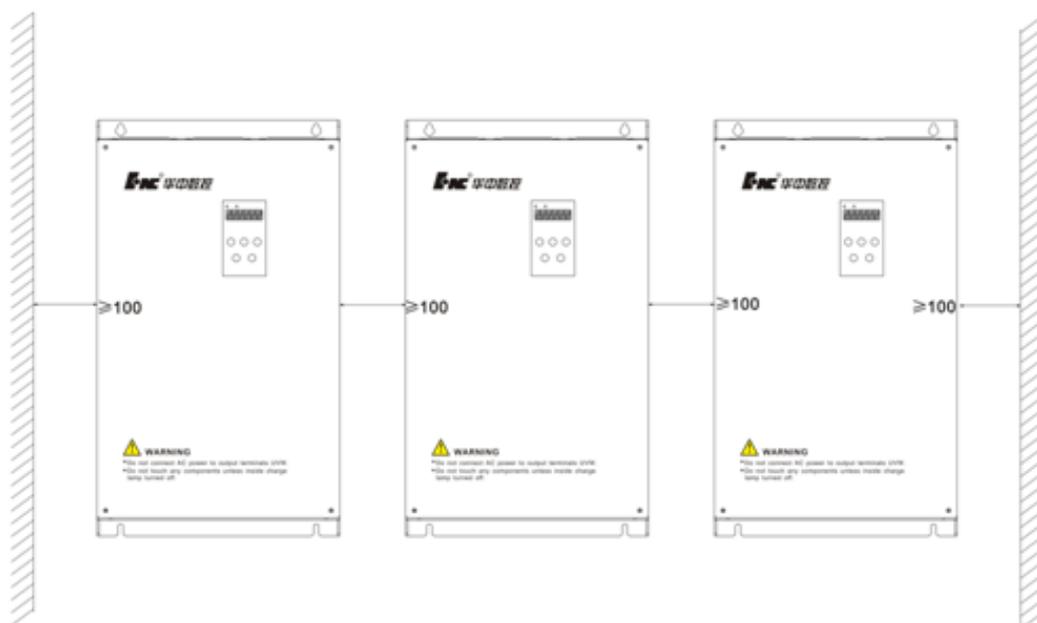


图 4.26 HSV-180A1D-200, 300 驱动单元多台安装间隔
(单位: mm)

4.4 伺服电机安装

注 意

- 禁止敲击电机轴或编码器，防止电机受到振动或冲击。
- 搬运电机不得拖拽电机轴、引出线或编码器。
- 电机轴不得承受超负荷负载，否则可能损坏电机。
- 电机安装务必牢固，并应有防止松脱的措施。

4.4.1 安装环境

1、防护

若所配伺服电机不是防水型的，则安装使用时必须防止液体溅到电机上，必须防止油水液从电机引线和电机轴进入电机内部。用户需要防水型电机，请在订货时特别注明。

2、温度湿度

环境温度应保持在 0~40℃。湿度应不大于 90%RH, 无结露。电机长期运行会热升温，周围空间较小或附近有发热设备时，应考虑强迫散热或降额使用。

3、振动

电机应避免安装在有振动的场合，振动应不大于 0.5G (4.9m/s²)。

4.4.2 安装方法

1、安装方式

电机可安装在水平方向或者垂直方向上。

2、安装注意事项

- 拆装带轮时，不可敲击电机或电机轴，防止损坏编码器。对于热胀式联轴器，应采用螺旋式拉拔工具拆装。
- 电机不可承受大的轴向，径向负荷。建议选用弹性联轴器连接负载。
- 固定电机时需用弹簧垫紧固螺栓，防止电机松脱。

第 5 章 接 线

警 告

- 参与接线或检查的人员都必须具有做此工作的充分能力。
- 接线和检查必须在电源切断 5 分钟以后进行，防止电击。

注 意

- 必须按端子电压和极性接线，防止设备损坏或人员伤害。
- 伺服驱动单元和伺服电机必须良好接地。
- 在安装/拆卸连接电机轴的机械连接部件时，不要用锤子直接敲打电机轴。（否则，电机编码器可能会被损坏。）
- 尽量使电机轴端对齐到最佳状态（否则会产生振动，或损坏轴承）。

5.1 周边器件的连接

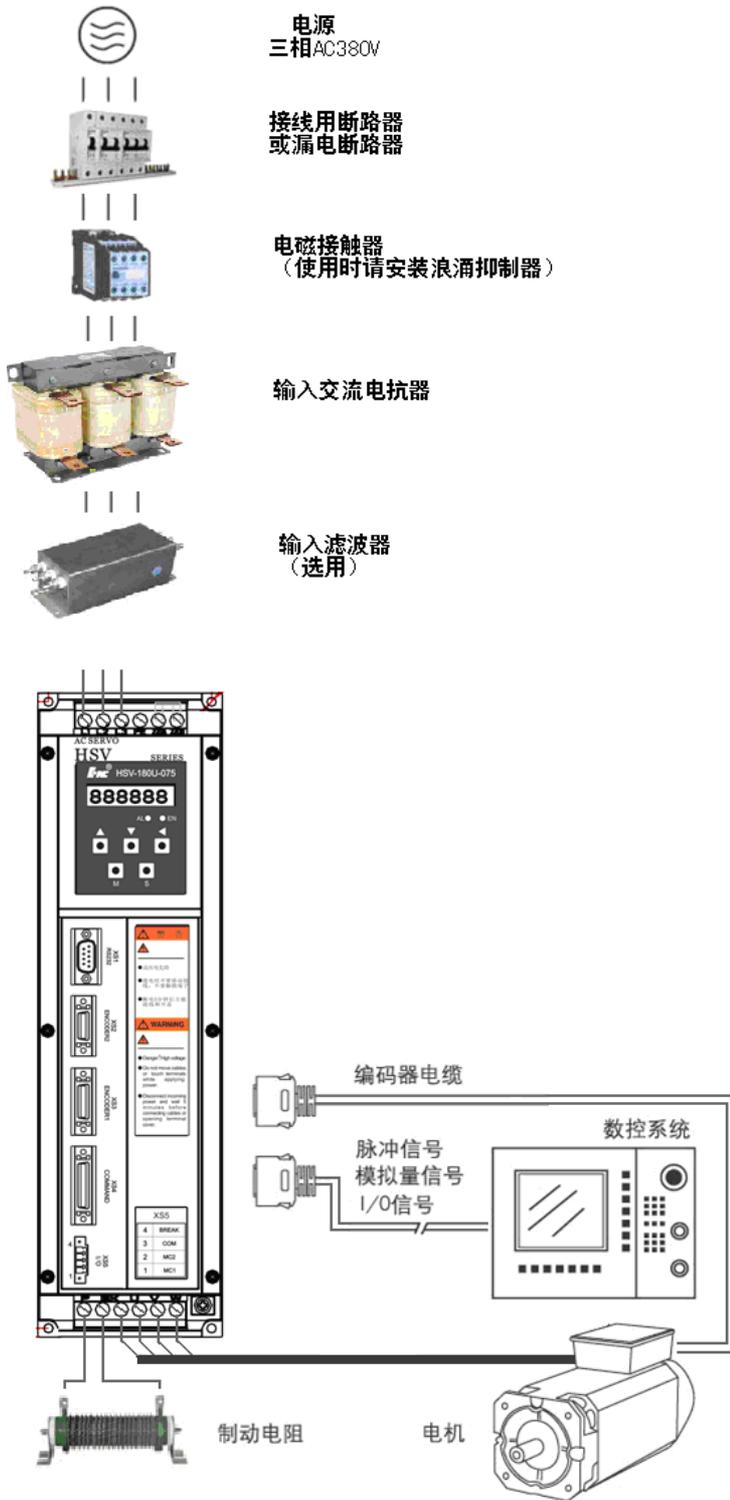


图 5.1 伺服驱动单元周边器件连接图

5.2 端子配置

图 5.2 为伺服驱动单元接口端子配置图。其中 XT1、XT2 为端子排，XS1 为 DB9 插座，XS2、XS3、XS4 为高密插座，XS5 为接线端子。





图 5.2 伺服驱动单元接口端子配置图

5.3 主回路端子的连接

5.3.1 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 主回路端子构成

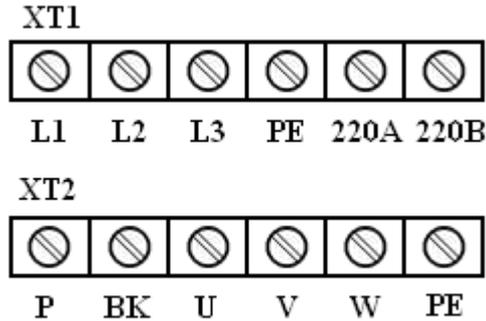


图 5.3 HSV-180AD-035,050,075 主回路端子

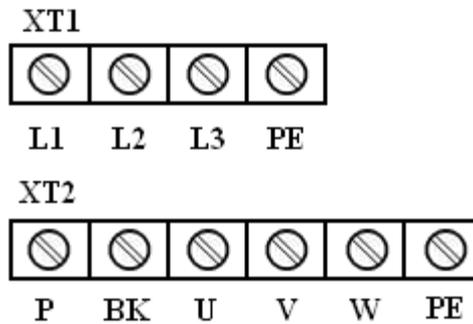


图 5.4 HSV-180AD-100,150 主回路端子

表 5.1 HSV-180AD-035, 050, 075 XT1 电源输入端子功能描述

HSV-180AD-035, 050, 075 XT1 电源输入端子		
端子记号	信号名称	功能
L1	主回路电源 三相输入端子	主回路电源输入端子，三相 AC380V/ 50Hz 注意：不要同电机输出端子 U、V、W 连接。
L2		
L3		
PE	接地端子	与电源 PE 相连，接地电阻 < 4Ω
220A		保留，请不要连接单相 AC220V/50Hz 控制电源
220B		

表 5.2 HSV-180AD-100, 150 XT1 电源输入端子功能描述

HSV-180AD-100, 150 XT1 电源输入端子		
端子记号	信号名称	功能
L1	主回路电源 三相输入端子	主回路电源输入端子，三相 AC380V/ 50Hz 注意：不要同电机输出端子 U、V、W 连接。
L2		
L3		
PE	接地端子	与电源 PE 相连，接地电阻 $<4\Omega$

表 5.3 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 XT2 强电输出端子功能描述

HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 XT2 强电输出端子		
端子记号	信号名称	功能
P	外接制动电阻 连接端子	若使用外接制动电阻，则从 P 端与 BK 端接外接制动电阻。 注意：P 端不能与 BK 端短接， 否则会损坏驱动单元！
BK		
U	伺服驱动单元 三相输出端子	必须与电机 U、V、W 端子对应连接
V		
W		
PE	接地端子	与电机 PE 相连，接地电阻 $<4\Omega$
	接地端子	驱动单元外壳接地端子, 接地电阻 $<4\Omega$

5.3.2 HSV-180AD-200, 300, 450 主回路端子构成

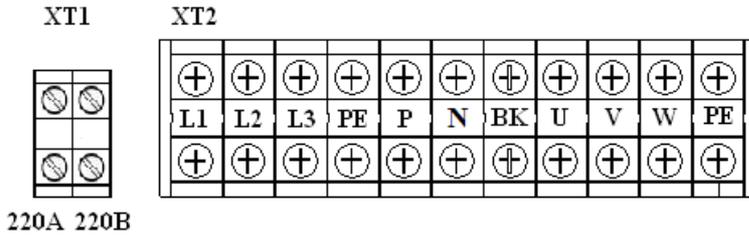


图 5.5 HSV-180AD-200, 300, 450 主回路端子

表 5.4 HSV-180AD-200, 300, 450 XT1 控制电源输入端子功能描述

HSV-180AD-200, 300, 450 XT1 电源输入端子		
端子记号	信号名称	功能
220A	控制电源 单相输入端子	控制回路电源输入端子 单相 AC220V/50Hz
220B		

表 5.5 HSV-180AD-200, 300, 450 XT2 强电输入/输出端子功能描述

HSV-180AD-200, 300, 450 XT2 强电输入/输出端子		
端子记号	信号名称	功能
L1	主回路电源 三相输入端子	主回路电源输入端子，三相 AC380V/ 50Hz 注意：不要同电机输出端子 U、V、W 连接。
L2		
L3		
PE	接地端子	与电源 PE 相连，接地电阻 < 4Ω
P	直流母线正极	P 与 N 用于直流电源输入或 P 与 BK 用于端接外接制动电阻。 注意：P 不能与 BK 短接，否则会损坏驱动单元！
N	直流母线负极	P 与 N 用于直流电源输入 注意：P 不能与 N 短接，否则会损坏驱动单元！
BK	外接制动电阻连接端子	伺服驱动单元无内部制动电阻，必须使用外接制动电阻，P 与 BK 端接外接制动电阻。 注意：P 不能与 BK 短接，否则会损坏驱动单元！
U	伺服驱动单元三相 输出端子	必须与电机 U、V、W 端子对应连接
V		
W		
PE	接地端子	与电机 PE 相连，接地电阻 < 4Ω
	接地端子	驱动单元外壳接地端子，接地电阻 < 4Ω

5.3.3 HSV-180A1D-100, 150 主回路端子构成

XT1

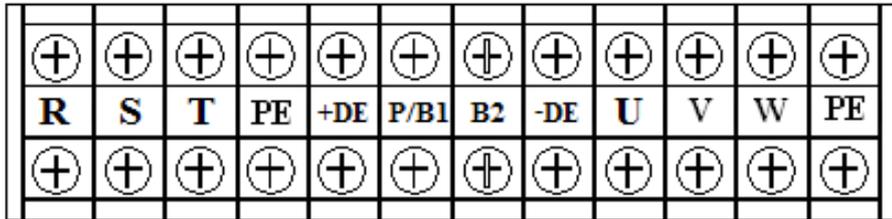


图 5.6 HSV-180A1D-100, 150 主回路端子

表 5.6 HSV-180A1D-100, 150 XT1 强电输入/输出端子功能描述

端子记号	信号名称	功能
R	主回路电源 三相输入端子	主回路电源输入端子，三相 AC380V/ 50Hz 注意：禁止同电机输出端子 U、V、W 连接，会损坏驱动单元。
S		
T		
PE	接地端子	与电源 PE 相连，接地电阻<4Ω
+DE	直流电抗器连接端子	出厂时与 P/B1 用铜排连接
P/B1	外接制动电阻连接端子	驱动单元内无制动电阻，必须外接制动电阻。 注意：P/B1 端不能与 B2 端短接，否则会损坏驱动单元！
B2		
-DE	直流负母线输出端子	扩展功能使用，一般不接
U	驱动单元三相输出端子	与电机 U、V、W 端子连接
V		
W		
PE	接地端子	与电机 PE 相连，接地电阻<4Ω

5.3.4 HSV-180A1D-200, 300 主回路端子构成

XT1

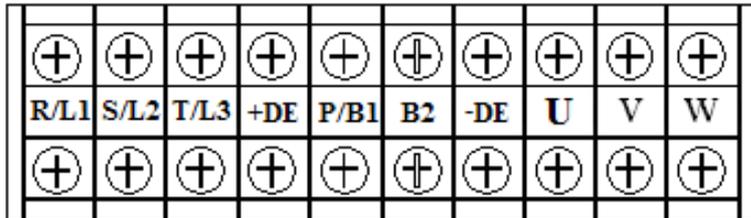


图 5.7 HSV-180A1D-200, 300 主回路端子

表 5.7 HSV-180A1D-200, 300 XT1 强电输入/输出端子功能描述

端子记号	信号名称	功能
R/L1	主回路电源 三相输入端子	三相 AC380V/50Hz 注意：禁止同电机输出端子 U、V、W 连接，会损坏驱动单元。
S/L2		
T/L3		
+DE	直流电抗器连接端子	出厂时与 P/B1 用铜排连接
P/B1	外接制动电阻连接端子	驱动单元内无制动电阻，必须外接制动电阻。 注意：P/B1 端不能与 B2 端短接，否则会损坏驱动单元！
B2		
-DE	直流负母线输出端子	扩展功能使用，一般不接
U	驱动单元三相输出端子	与电机 U、V、W 端子连接
V		
W		
	接地端子	与电源 PE 相连，接地电阻 <math><4\Omega</math> 与电机 PE 相连，接地电阻 <math><4\Omega</math>

5.3.5 主回路输入侧接线

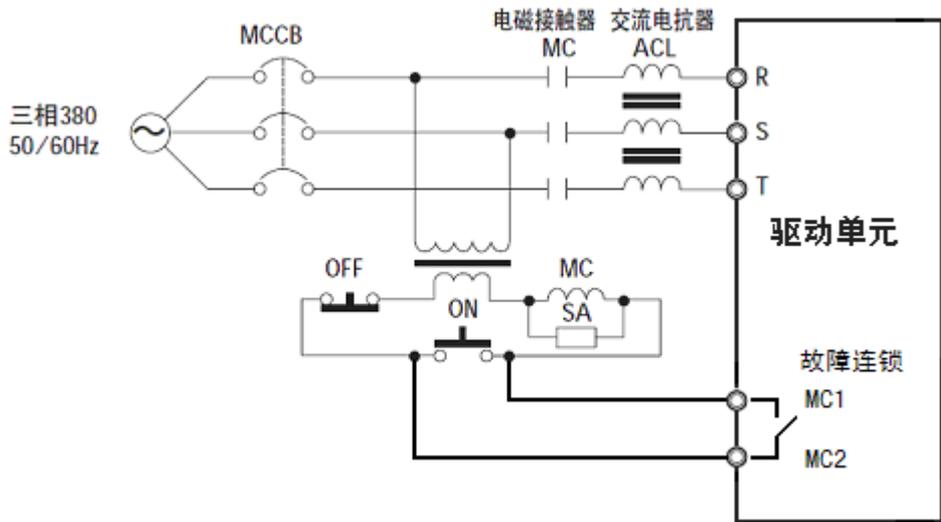


图 5.8 主回路输入侧接线图

1、接线用断路器

在主回路电源三相输入端子（L1、L2、L3）和三相交流电源之间，请务必连接对应驱动单元的线路保护用断路器（MCCB），当驱动单元过流或短路时能够切断电源。

- MCCB 的容量一般按电机额定电流的 2~3 倍进行选型，请参照表 3.1。

- MCCB 的时间特性要充分考虑驱动单元的过载特性（电机额定电流的 2~3 倍 1 分钟）和时间特性。

- 每台驱动单元都要独立安装 MCCB；多台驱动单元共用一个 MCCB 时，为了使驱动单元故障时能切断电源和防止故障扩大，建议使用驱动单元的故障连锁输出继电器控制进线电磁接触器，以保证安全。

2、漏电断路器

由于驱动单元输出的是频率变化的电流，因此有高频漏电流产生，在驱动单元的进线侧使用伺服（变频器）专用漏电断路器，可以除去高频漏电流，并只检出对人体有危险频带内的漏电流。

- 选用伺服（变频器）专用漏电断路器时，请选用相当一台驱动单

元的动作电流 30mA 以上的漏电短路器。

- 选用一般漏电断路器时，请选用相当一台驱动单元的动作电流 200mA 以上，时间 0.1 秒以上的漏电断路器。

- 在一般漏电断路器与驱动单元之间加装隔离变压器能有效避免断路器误动作。

3、进线电磁接触器

进线电磁接触器可在顺序控制时，用于切断电源，进线电磁接触器不能用作驱动单元的起动。用进线电磁接触器强制给驱动单元断电时，驱动单元会报警，再生制动不动作，电机只能自由滑行停止。

- 进线电磁接触器容量一般按电机额定电流的 2~3 倍进行选型，请参照表 3.1。

- 频繁的开/闭进线电磁接触器，会引起驱动单元的软启动电阻发热，甚至烧坏。

- 开/闭进线电磁接触器时间间隔应大于 10 分钟。

- 建议将驱动单元的故障连锁输出继电器接入进线电磁接触器的控制回路。

4、浪涌抑制器

在进线电磁接触器的主触头输出侧并接一个三相交流灭弧器，起到消除电弧，避免由于拉弧而造成接触器触点的损坏，延长接触器的使用寿命；防止接触器吸合和断开的时候触点产生的过电压，造成驱动单元整流器件的损坏。

5、输入交流电抗器

在驱动单元进线侧安装输入交流电抗器，能有效的抑制输入电源的浪涌，避免损坏驱动单元整流部分元器件，同时能提高输入电源的功率因数，有效消除输入侧的高次谐波，防止因电压波形畸变造成周围其它设备损坏，消除电源相间不平衡而引起的输入电流不平衡。

- 输入交流电抗器容量一般按电机额定电流的 2~3 倍进行选型，请参照表 3.1。

6、输入滤波器

为了降低从电源线耦合到驱动单元的高频干扰噪声，抑制从驱动单元反馈到电源的噪声，建议在驱动单元电源输入侧安装型号、规格匹配的输入滤波器。

■ 输入滤波器容量一般按电机额定电流的 2~3 倍进行选型，请参照表 3.1。

■ 请选用伺服（变频器）专用的输入滤波器。

■ 输入滤波器要良好接地。

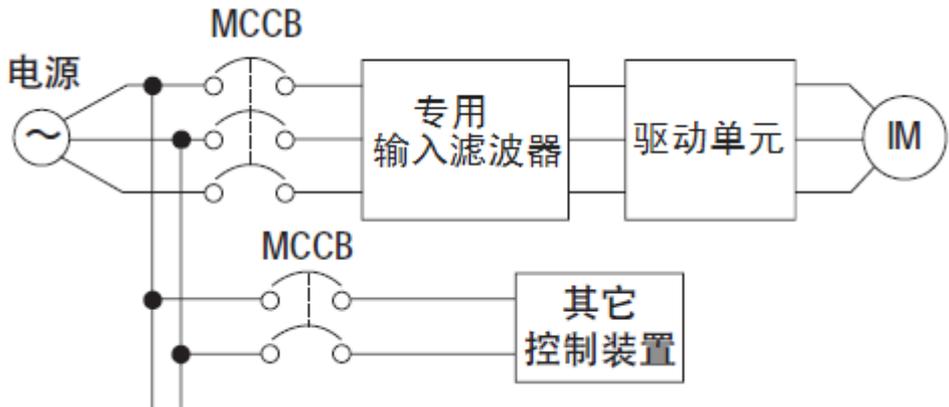


图 5.9 主回路输入侧输入滤波器的正确安装

5.3.6 控制电源接线

HSV-180AD-200, 300, 450 伺服驱动单元必须外接单项交流 AC220V 控制电源, 且上电过程必须是先上 AC220V 控制电源, 再上 AC380V 强电电源。

5.3.7 主回路输出侧接线

1、电机的连接

驱动单元的输出端子 U、V、W, 要按正确的相序连接至三相交流电机的接线端子 U、V、W 上。

■ 并不是所有电机的输入端子 U, V, W 都是对应驱动单元的输出端子 U, V, W。如果第一次运行电机时驱动单元出现 A13 或 A9 报警时, 提示用户电机接线相序有误, 不表示驱动单元有故障, 此时需要调换 V, W 两相的相序即可。

■ 驱动单元与电机间的接线距离一般应小于 40 米。

2、制动电阻的连接

HSV-180AD、HSV-180A1D 伺服驱动单元制动电压为 DC700V, 最大制动电流如表 3.1 所示。

■ HSV-180AD-035, 050 驱动单元已内置 70Ω /500W 的制动电阻, 最大允许 5 倍的过载 (1 秒连续)。当驱动单元的负载或惯量较大时, 需外接制动电阻。通常负载、惯量越大, 制动时间越短, 所选的制动电阻阻值就越小, 电阻功率就越大, 但最大制动电流不应超过驱动单元的最大制动电流, 一般制动电阻总制动功率按电机额定功率的 10%~20%选择, 外接制动电阻推荐值可参照表 3.1。

若使用外接制动电阻, 需从驱动单元 XT2 强电端子 P 端与 BK 端接外接制动电阻, 此时内置制动电阻与外接制动电阻是并联关系。驱动单元外接制动电阻接线如图 5.10 所示。

■ HSV-180AD-075, 100, 150, 200, 300, 450 驱动单元, HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元没有内置制动电阻, 必需外接制动电阻。通常负载、惯量越大, 制动时间越短, 所选的制动电阻阻值就

越小，电阻功率就越大，但最大制动电流不应超过驱动单元的最大制动电流。一般制动电阻总制动按电机额定功率的 10%~20%选择，外接制动电阻推荐值可参照表 3.1。

使用外接制动电阻，需从驱动单元 XT2 强电输出端子 P 端与 BK 端或从驱动单元 XT1 强电输出端子 P/B1 端与 B2 端接外接制动电阻，驱动单元外接制动电阻推荐值如表 3.1 所示。驱动单元外接制动电阻接线如图 5.10 和图 5.11 所示。

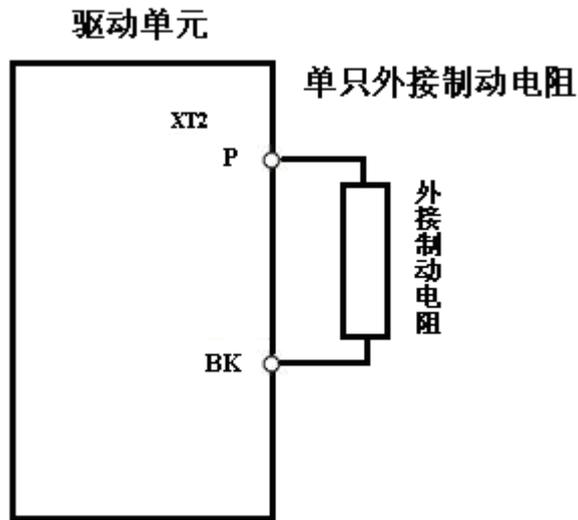


图 5.10 单只外接制动电阻标准接线图

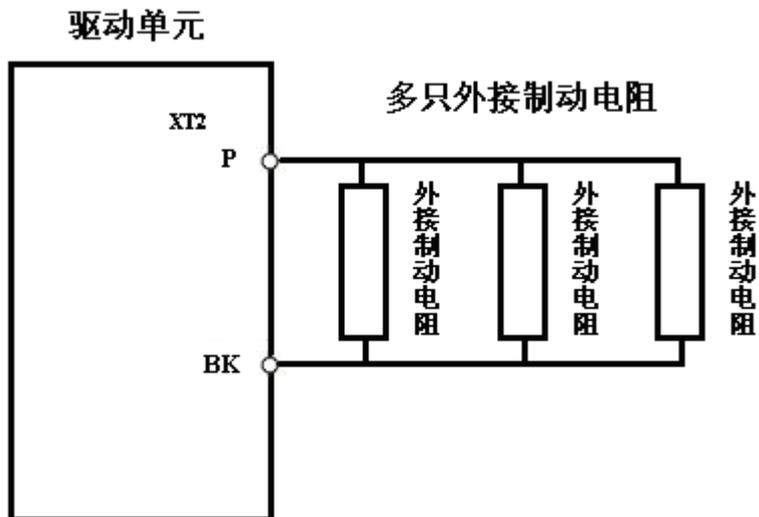


图 5.11 多只外接制动电阻标准接线图

3、地线的连接

- 接地端子 PE 或 ，请务必接地。
- 接地电阻应小于 4Ω 以下。
- 驱动单元地线请勿与焊机和其它动力设备共用。
- 地线按照电气设备技术标准所规定，选择导线线径规格使用，并尽可能缩短接线。
- 两台以上驱动单元使用场合，请勿将地线接成回路。

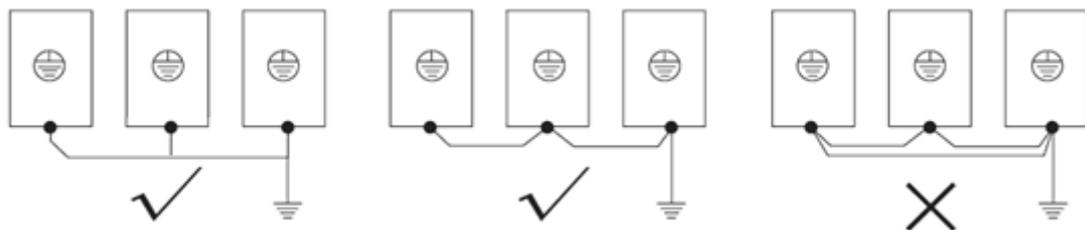


图 5.12 地线的连接

5.4 控制信号端子的连接

5.4.1 XS4 COMMAND 指令输入/输出接口

5.4.1.1 XS4 COMMAND 指令输入/输出接口示意图

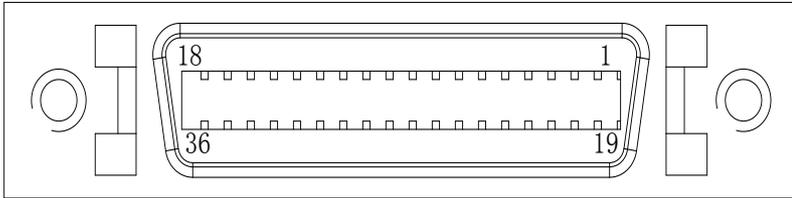


图 5.13 XS4 指令输入/输出接口插座

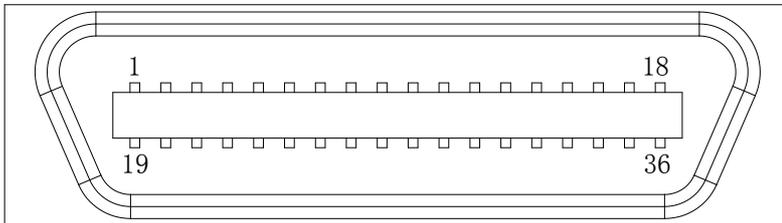


图 5.14 XS4 指令输入/输出接口插头(面对插头看)

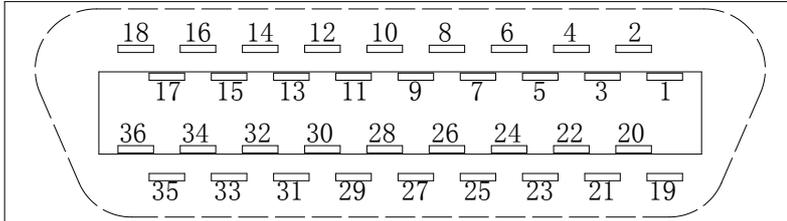


图 5.15 XS4 指令输入/输出接口插头的焊接脚 (面对插头的焊接脚看)

5.4.1.2 XS4 COMMAND 指令输入/输出接口信号功能描述

表 5.8 XS4 COMMAND 指令输入/输出接口端子功能描述

种类	针脚	名称	功能	信号标准
脉冲指令输入信号	14	CP+	外部脉冲指令输入 由运动参数 PA--22 设定脉冲指令输入方式 ①指令脉冲+符号方式 ②CCW/CW 指令脉冲方式 ③两相 A/B 正交指令脉冲方式	线驱动接收 RS422 标准
	15	CP-		
	16	DIR+		
	17	DIR-		
电机编码器/伺服编码器输出信号	32	A+	编码器 A 相输出	线驱动输出 RS422 标准
	33	A-		
	18	B+	编码器 B 相输出	
	36	B-		
	35	Z+	编码器 Z 相输出	
	34	Z-		
	21, 22	Z_OUT	Z 脉冲集电极开路输出	
31	ZPLS_OUT	Z 脉冲集电极开路输出	NPN 型输出 100mA	
	23, 24	GNDDM	数字信号地	0V
模拟量指令输入信号	12	AN+	外部模拟量指令输入	DC -10~+10V 或 0~+10V
	13	AN-	外部模拟量指令输入参考端	
	27, 28	GNDAM	模拟量输入信号地	0V
开关量输入信号	1	EN	伺服使能输入 ON: 驱动单元工作, 电机处于激励状态。 OFF: 驱动单元停止工作, 电机处于自由状态	共发射级模式 0V 公共点
	2	A_CL	报警清除输入 ON: 清除系统报警 OFF: 保持系统报警	
	3	CLEE	偏差计数器清零输入 ON: 位置控制方式下, 位置偏差计数器清零 OFF: 位置控制方式下, 位置偏差计数器不清零	
	4	INH	脉冲指令禁止输入 ON: 脉冲指令输入禁止 OFF: 脉冲指令输入有效	

	5	L-CCW	L-CCW 反向超程输入 ON: 当开关 ON 时, 电机逆时针方向不能移动; OFF: 当开关 OFF 时, 电机逆时针可以移动; 注: 用于机械超程, 可以通过设置参数 STA-9 是否允许此功能。	
	6	L-CW	L-CW 正向超程输入 ON: 当开关 ON 时, 电机顺时针方向不能移动; OFF: 当开关 OFF 时, 电机顺时针方向可以移动; 注: 用于机械超程, 可以通过设置参数 STA-8 是否允许此功能。	
	25	PIN. 7	保留	
	26	PIN. 8	保留	
开关量 输出信号	7	GET	定位完成输出 在位置控制方式下, 当位置偏差计数器的剩余脉冲数小于或等于定位完成范围设定值 (运动参数 PA-11) 时, 则定位完成输出 ON, 否则输出 OFF。	NPN 型输出 100mA
	8	READY	伺服准备好输出 ON: 驱动单元 AC380V 强电主电源正常上电 (HSV-180AD-035、050、075、100、150, HSV-180A1D-100、150、200、300) 或 AC220V 控制电源和 AC380V 强电主电源正常上电 (HSV-180AD-200、300、450), 同时驱动单元没有报警, 伺服准备好输出 ON OFF: 驱动单元未正常上电或驱动单元使能后, 驱动单元有报警, 伺服准备好输出 OFF	
	9	ALM	伺服报警输出 ON: 伺服驱动单元有报警, 伺服报警输出 ON OFF: 伺服驱动单元无报警, 伺服报警输出 OFF	
	29	POU. 5	保留	
	30	POU. 6	保留	
	19, 20	COM	开关量输入/ 开关量输出信号公共端	
				0V

5.4.1.3 XS4 COMMAND 指令输入/输出接口信号说明

1、开关量输入信号说明

(1) 给出两种常用的接线示例，IN 代表输入点：(EN, A_CL, CLEE, INH, L-CCW, L-CW 等)。

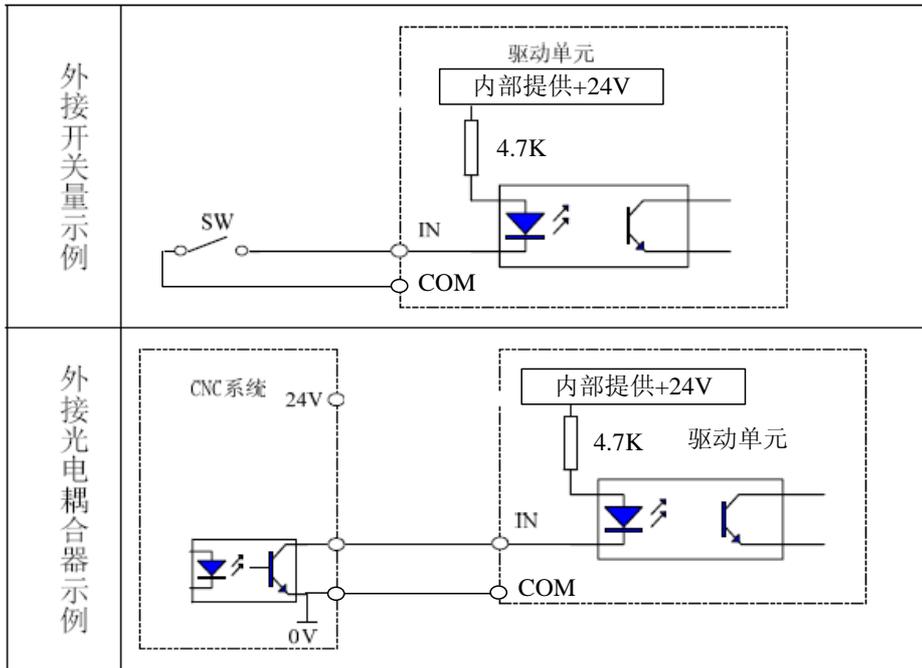


图 5.16 开关量输入信号的连接

(2) 驱动单元内部有+24V 电源，当接无源开关信号（如开关，按钮等）时，只需将 COM 和对应的开关量输入点相连即可。当接有源开关信号（如光耦输出等）时，不仅要将光耦的输出点和对应的开关量输入点相连，还需将 COM 信号和数控系统的 0V 相连。

(3) 开关量输入采用共发射级模式，0V 公共点。可以查看状态监视模式下 **HP-PEA** 开关量输入端口状态，显示的是 PIN.1~PIN.8 这八个开关量输入状态。当开关量输入接 0V 时，输入光耦导通，信号为 ON，输入有效，对应数码管的上笔划点亮；当开关量输入断开（如开关，按钮等）或接+24V 时，输入光耦截止，信号为 OFF，输入无效，对应数码管的下

笔划点亮。

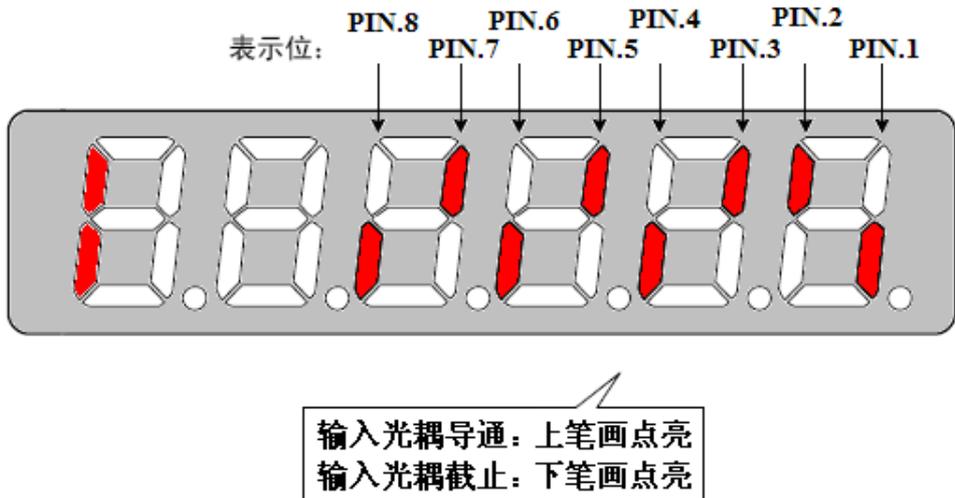


图 5.17 开关量输入状态指示

(4) 扩展运动参数 $Pb-15$ 到 $Pb-20$ 参数值的正负来决定开关量在何种状态下有效，设为正值时，当开关量输入接 0V 时，输入光耦导通，信号为 ON，输入有效；当开关量输入断开（如开关，按钮等）或接+24V 时，输入光耦断开，信号为 OFF。设为负值时，当开关量输入断开（如开关，按钮等）或接+24V 时，输入光耦断开，信号为 ON，输入有效；当开关量输入接 0V 时，输入光耦导通，信号为 OFF。

扩展运动参数 $Pb-15$ 到 $Pb-20$ 参数值的绝对值来决定开关量输入点的功能。

(5) XS4 指令输入/输出接口的 COM 信号必须与外部 DC24V 电源的地信号连接在一起,否则驱动单元不能正常工作。

2、开关量输出信号说明

(1) 给出两种常用的接线示例，OUT 代表输出点：（GET, READY, ALM 等）。

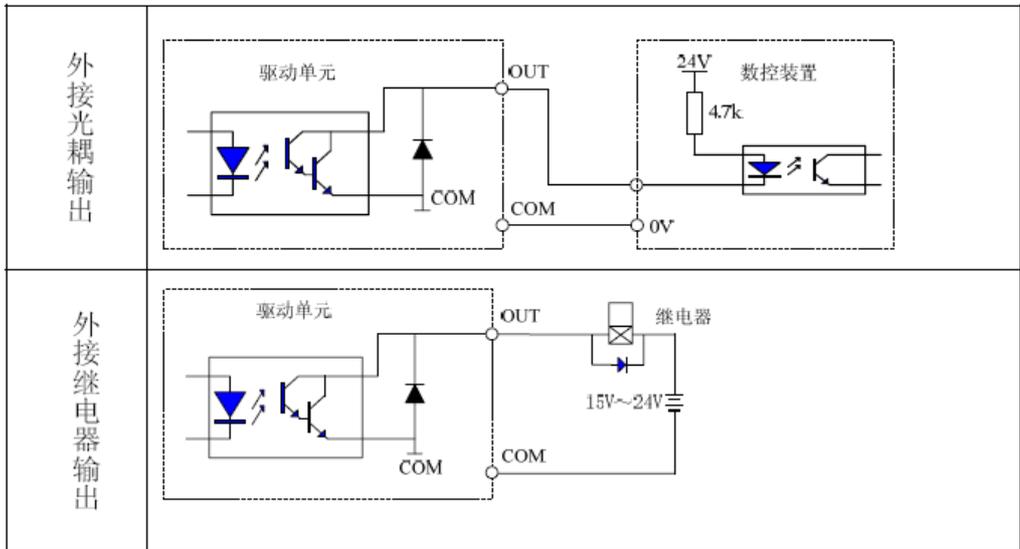


图 5.18 开关量输出信号的连接

(2) 开关量输出采用集电极开路 NPN 型输出模式，可以查看状态监视模式下 **DP-POU** 开关量输出端口状态，显示的是 POU.1~POU.6 这六个开关量的输出状态。当对应开关量输出条件满足时，开关量输出有效，输出 ON，输出光耦导通，该输出点与 COM 导通，对应数码管的上笔划点亮；当对应开关量输出条件不满足时，开关量输出无效，输出 OFF，输出光耦截止，该输出点与 COM 断开，对应数码管的下笔划点亮。

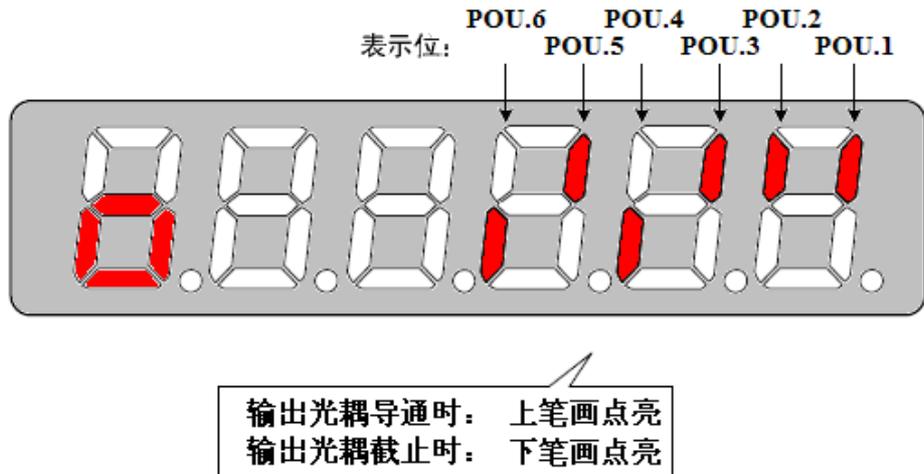


图 5.19 开关量输出状态指示

(3) 扩展运动参数 PB--14, PB--21 到 PB--23 参数值的正负来决定开关量输出有效时的状态。设为正值时，开关量输出有效时，输出 ON，输出光耦导通，该输出点与 COM 导通；开关量输出无效时，输出 OFF，输出光耦截止，该输出点与 COM 断开。设为负值时，开关量输出有效时，输出 ON，输出光耦截止，该输出点与 COM 断开；开关量输出无效时，输出 OFF，输出光耦导通，该输出点与 COM 导通。

扩展运动参数 PB--14, PB--21 到 PB--23 参数值的绝对值来决定开关量输出点的功能。

(4) 最大输出电流 100mA，外部 DC24V 电源由用户提供，最大电压 25V。因此，开关量输出信号的负载必须满足这个限定要求。如果超过限定要求或输出直接与电源连接，会使驱动单元损坏。如果电源的极性接反，会使伺服驱动单元损坏。

(5) 如果负载是继电器等感性负载，必须在负载两端反并联续流二极管。如果续流二极管接反，会使伺服驱动单元损坏。

(6) 输出晶体管是达林顿晶体管，导通时，集电极和发射集之间的压降 V_{ce} 约有 1V 左右，不能满足 TTL 低电平要求，因此不能和 TTL 集成电路直接连接。

3、Z 脉冲集电极开路输出信号说明

(1) 将增量式光电编码器 Z 信号通过集电极开路形式输出到数控系统，同时提供 Z_OUT (PNP 型输出) 和 ZPLS_OUT (NPN 型输出) 两种类型的输出。

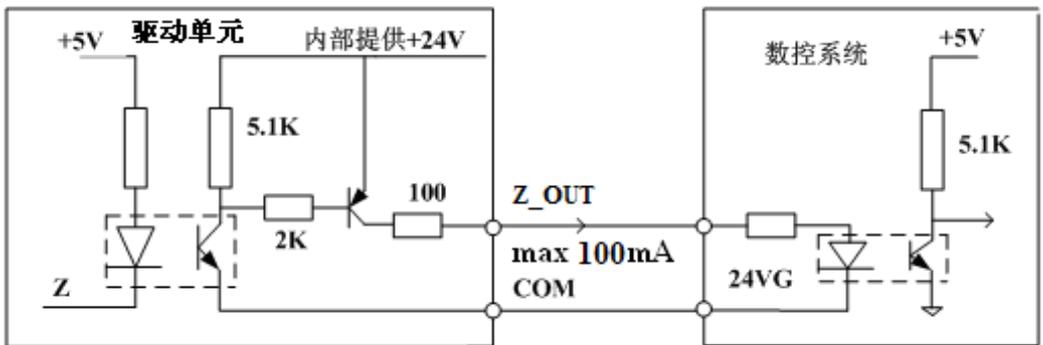


图5.20 Z 相脉冲集电极开路输出 (PNP型输出)

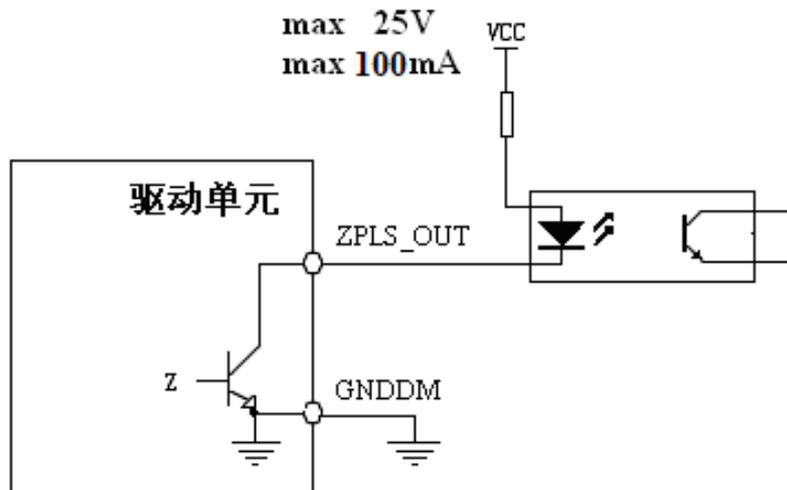


图5.21 Z 相脉冲集电极开路输出 (NPN型输出)

(2) 输出为集电极开路形式，最大输出电流100mA。

(3) 通常 Z 相脉冲信号很窄，故上位机须用高速光电耦合器接收（例如 6N137）。

(4) 非隔离输出（非绝缘）。

4、脉冲指令输入信号说明

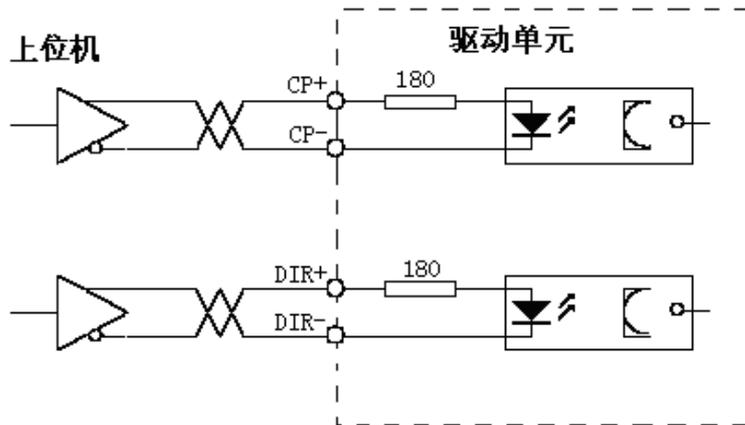


图 5.22 脉冲量输入的差分驱动方式

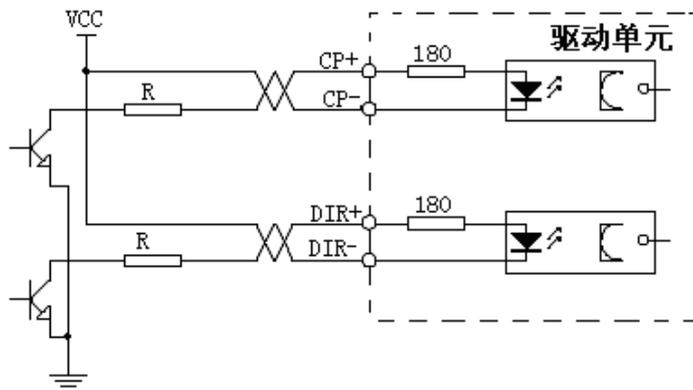


图 5.23 脉冲量输入的单端驱动方式

(1) 在使用过程中，为了正确地接收脉冲指令，建议采用差分驱动方式(尤其是信号电缆较长时)，差分驱动方式 AM26LS31，MC3487 或类似的 RS422 线驱动单元。

(2) 采用单端驱动方式，会使动作频率降低，并很容易受到干扰。根据脉冲量输入电路，驱动电流 10~15mA，限定外部电源最大电压 25V 的条件，确定电阻 R 的数值。经验数据：VCC=24V，R=1.3K~2K；VCC=12V，R=510Ω~820Ω；VCC=5V，R=82Ω~120Ω。

(3) 采用单端驱动方式时，外部电源由用户提供。但必须注意，如果电源极性接反，会使驱动单元损坏。

5、模拟量指令输入信号说明

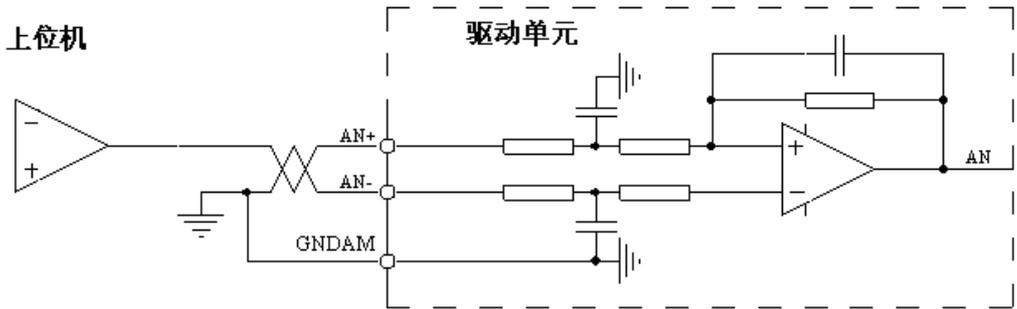


图 5.24 模拟差分输入接口

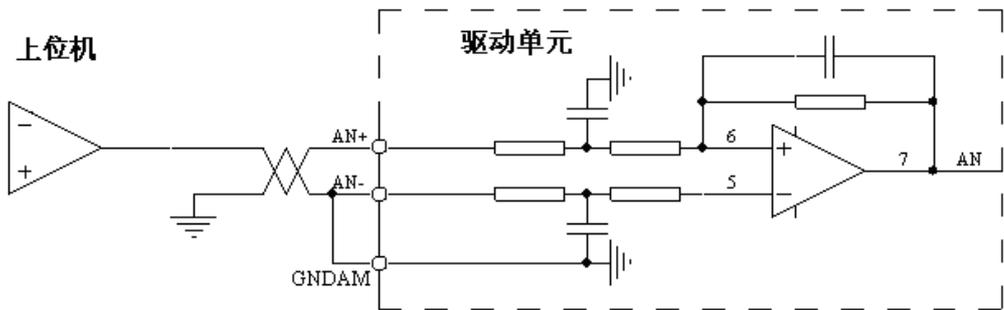


图 5.25 模拟单端输入接口

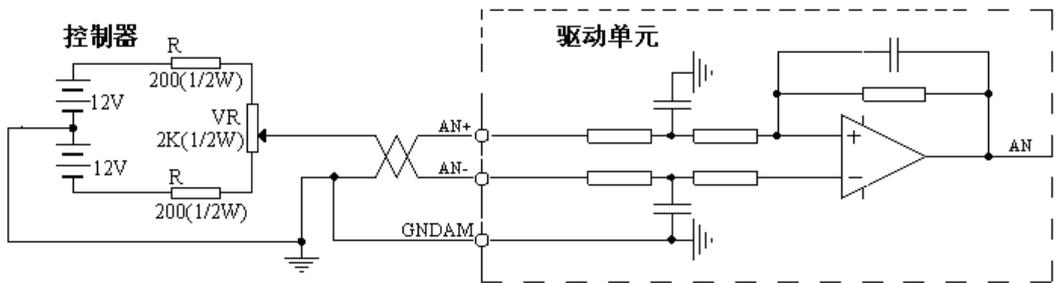


图 5.26 模拟差分电位器输入接口

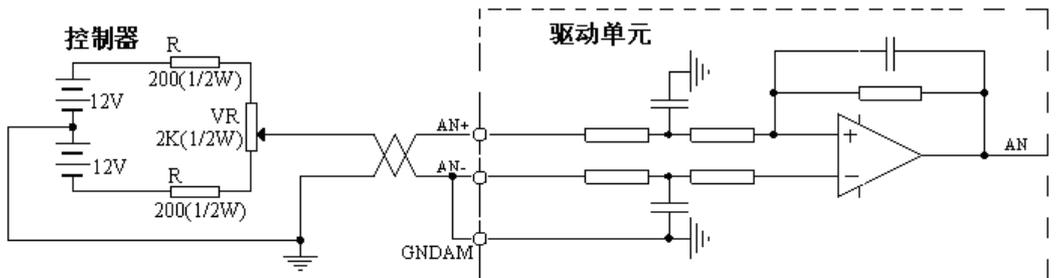


图 5.27 模拟单端电位器输入接口

(1) 模拟输入接口是差分方式，根据接法不同，可接成差分和单端两种形式。输入电压范围是 $0V\sim+10V$ 或 $-10V\sim+10V$ 。

(2) 在差分接法中，模拟地线和输入参考端在控制器侧相连，所以控制器到驱动单元需要三根线连接，如图 5.24 和图 5.26。

(3) 在单端接法中，模拟地线和输入参考端在驱动单元侧相连，所以控制器到驱动单元需要二根线连接，如图 5.25 和图 5.27。

(4) 差分接法比单端接法性能优越，它能抑制共模干扰。

(5) 输入电压不能超出 $-10V\sim+10V$ 范围，否则可能损坏驱动单元。

(6) 建议采用屏蔽电缆连接，减小噪声干扰。

(7) 模拟输入接口存在零偏是正常的，可通过调整运动参数 PA--8 对零偏进行补偿。

(8) 模拟接口是非隔离的。

6、伺服电机编码器/第二位置编码器输出信号说明

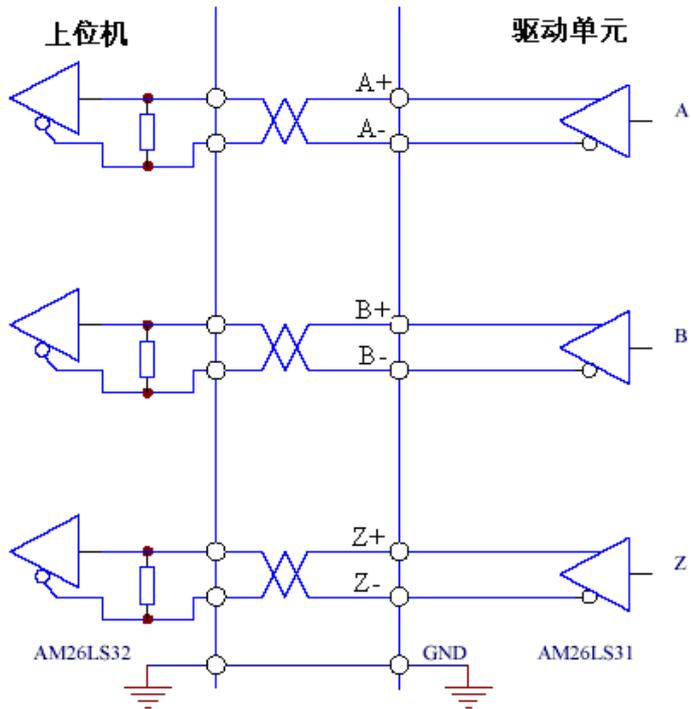


图 5.28 伺服电机编码器/第二位置编码器输出

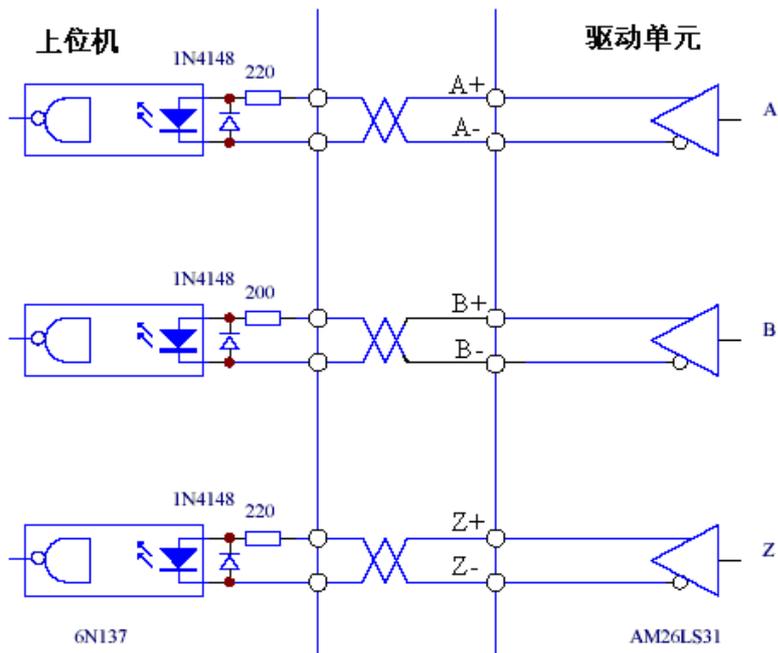


图 5.29 伺服电机编码器/第二位置伺服编码器输出

(1) 通过扩展控制参数 STB--14 选择输出的是伺服电机编码器反馈还是第二位置编码器反馈，通过运动参数 PA--25 选择伺服电机编码器类型，通过扩展控制参数 STB--12、STB--13 选择第二位置编码器类型，编码器信号经差分驱动单元（AM26LS31）输出。

(2) 上位机输入端可采用 AM26LS32 接收器，必须接终端电阻，约 330 Ω 左右。

(3) 上位机地线与驱动单元地线必须可靠连接。

(4) 非隔离输出。

(5) 上位机输入端也可采用光电耦合器接收，但必须采用高速光电耦合器（如 6N137）。

5.4.2 XS5 I/O 输入/输出端子

5.4.2.1 XS5 I/O 输入/输出端子接口示意图

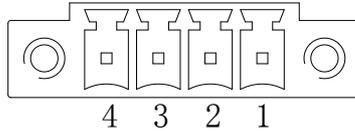


图 5.30 XS5 I/O 输入/输出端子接口插座

5.4.2.2 XS5 I/O 输入/输出端子接口信号功能描述

表 5.9 XS5 I/O 输入/输出端子接口信号功能描述

种类	针脚	名称	功能	信号标准
继电器输出信号	1	MC1	故障连锁输出端子 继电器常开输出，伺服驱动单元工作正常时继电器闭合，伺服驱动单元故障时继电器断开。	干接点，常开接点容量： AC250V 1A， DC30V 1A
	2	MC2		
	3	COM	公共端连接端子 开关量输入/ 开关量输出信号公共端。 如果使用抱闸功能时，COM 信号必须与 XS4 端子开关量输入/输出外部 DC24V 电源的地信号连在一起，否则伺服驱动单元不能正常工作。	
开关量输出信号	4	BREAK	抱闸输出端子 伺服驱动单元输入使能信号之后，驱动单元没有报警，BREAK 输出 ON，否则输出 OFF	NPN 型输出 100mA

5.4.2.3 XS5 I/O 输入/输出端子接口信号接线注意事项

(1) 如果输出端子驱动感性负载，例如电磁继电器、电磁接触器等，应加装浪涌抑制器。

(2) 浪涌抑制器要就近安装在电磁继电器或电磁接触器的线圈两端。

5.5 编码器信号端子的连接

5.5.1 XS3 ENCODER1 伺服电机编码器输入接口

HSV-180AD 支持电机编码器型号有：复合增量式光电编码器和 ENDAT2.1/2.2 协议、BISS 协议、HiperFACE 协议、TAMAGAWA 协议的绝对式编码器。具体类型如下：

复合增量式 编码器	1、编码器线数为 1024 线
	2、编码器线数为 2000 线
	3、编码器线数为 2500 线
	4、编码器线数为 6000 线
绝对式 编码器	1、基于 ENDAT2.1/2.2 协议的绝对式编码器 (EQN1325/1313)
	2、基于 BISS 协议的绝对式编码器
	3、基于 HiperFACE 协议的绝对式编码器
	4、基于 TAMAGAWA 协议的绝对式编码器

5.5.1.1 XS3 ENCODER1 伺服电机编码器输入接口示意图

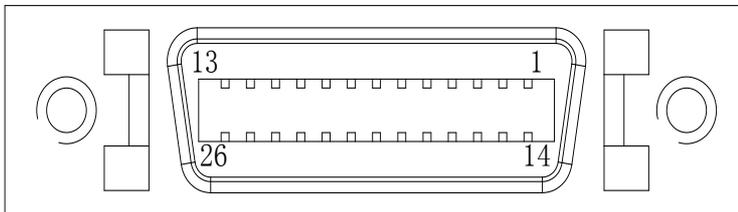


图 5.31 XS3 伺服电机编码器输入接口插座

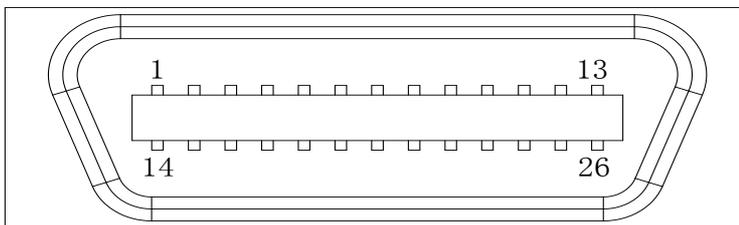


图 5.32 XS3 伺服电机编码器输入接口插头(面对插头看)

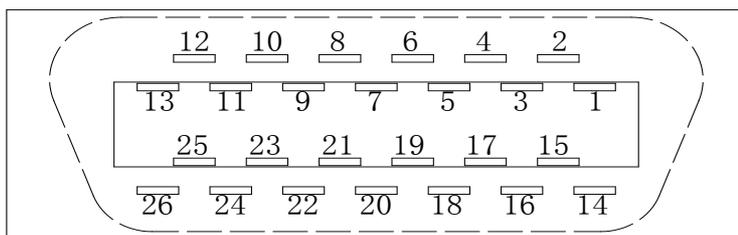


图 5.33 XS3 伺服电机编码器输入接口插头的焊接脚
(面对插头的焊接脚看)

5.5.1.2 XS3 ENCODER1 伺服电机编码器输入接口信号功能描述

1、伺服驱动单元连接复合增量式光电编码器

表 5.10 XS3 ENCODER1 接口连接复合增量式光电编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
1	A+/SINA+	电机编码器 A+相脉冲输入	线驱动接收 RS422 标准
2	A-/SINA-	电机编码器 A-相脉冲输入	
3	B+/COSB+	电机编码器 B+相脉冲输入	
4	B-/COSB-	电机编码器 B-相脉冲输入	
5	Z+	电机编码器 Z+相脉冲输入	
6	Z-	电机编码器 Z-相脉冲输入	
7	U+/DATA+	电机编码器 U+相脉冲输入	
8	U-/DATA-	电机编码器 U-相脉冲输入	
9	V+/CLOCK+	电机编码器 V+相脉冲输入	
10	V-/CLOCK-	电机编码器 V-相脉冲输入	
11	W+	电机编码器 W+相脉冲输入	
12	W-	电机编码器 W-相脉冲输入	
13	OH1	电机过热检测输入端子 电机过热检测传感器信号输入	
26	OH2		
16, 17 18, 19	+5V	电机编码器供电电源 DC +5V 1. 为 XS3 所接电机编码器提供+5V 电源。 2. 与电机编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时, 应使用多根芯线并联。	DC +5V/150mA
23, 24, 25	GNDD	电机编码器电源地 0V	
20, 22	保留		
21	保留		
14, 15	PE	屏蔽信号 与电机编码器的 PE 信号相连接	

注：1. 同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

2、伺服驱动单元连接 ENDAT2.1 协议绝对式编码器

表 5.11 XS3 ENCODER1 接口连接 ENDAT2.1 协议绝对式编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
1	A+/SINA+	电机编码器 SINA+相输入	线驱动接收 RS422 标准
2	A-/SINA-	电机编码器 SINA-相输入	
3	B+/COSB+	电机编码器 COSB+相输入	
4	B-/COSB-	电机编码器 COSB-相输入	
7	U+/DATA+	电机编码器的 DATA+信号输入	
8	U-/DATA-	电机编码器的 DATA-信号输入	
9	V+/CLOCK+	电机编码器的 CLOCK+信号输入	
10	V-/CLOCK-	电机编码器的 CLOCK-信号输入	
5, 6	保留		
11, 12	保留		
13	OH1	电机过热检测输入端子 电机过热检测传感器信号输入	
26	OH2		
16, 17 18, 19	+5V	电机编码器供电电源 DC +5V 1. 为 XS3 所接电机编码器提供+5V 电源。 2. 与电机编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时，应使用多根芯线并联。	DC +5V/150mA
23, 24, 25	GNDD	电机编码器电源地 0V	
20, 22	保留		
21	保留		
14, 15	PE	屏蔽信号 与电机编码器的 PE 信号相连接	

注：1. 同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

3、伺服驱动单元连接 BISS 协议绝对式编码器

表 5.12 XS3 ENCODER1 接口连接 BISS 协议绝对式编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
7	U+/DATA+	电机编码器的 DATA+信号输入	
8	U-/DATA-	电机编码器的 DATA-信号输入	
9	V+/CLOCK+	电机编码器的 CLOCK+信号输入	
10	V-/CLOCK-	电机编码器的 CLOCK-信号输入	
1, 2	保留		
3, 4	保留		
5, 6	保留		
11, 12	保留		
13	OH1	电机过热检测输入端子 电机过热检测传感器信号输入	
26	OH2		
16, 17 18, 19	+5V	电机编码器供电电源 DC +5V 1. 为 XS3 所接电机编码器提供+5V 电源。 2. 与电机编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时，应使用多根芯线并联。	DC +5V/150mA
23, 24, 25	GNDD	电机编码器电源地 0V	
20, 22	保留		
21	保留		
14, 15	PE	屏蔽信号 与电机编码器的 PE 信号相连接	

注：1. 同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

4、伺服驱动单元连接 HIPERFACE 协议绝对式编码器

表 5.13 XS3 ENCODER1 接口连接 HIPERFACE 协议绝对式编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
1	A+/SINA+	电机编码器 COS+相输入	线驱动接收 RS422 标准
2	A-/SINA-	电机编码器 REFCOS 相输入	
3	B+/COSB+	电机编码器 SIN+相输入	
4	B-/COSB-	电机编码器 REFSIN 相输入	
7	U+/DATA+	电机编码器的 DATA+信号输入	
8	U-/DATA-	电机编码器的 DATA-信号输入	
5, 6	保留		
9, 10	保留		
11, 12	保留		
13	OH1	电机过热检测输入端子 电机过热检测传感器信号输入	
26	OH2		
21	+9V	电机编码器供电电源 DC +9V 1. 为 XS3 所接电机编码器提供+9V 电源。 2. 与电机编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时，应使用多根芯线并联。	DC +9V/150mA
23, 24, 25	GNDD	电机编码器电源地 0V	
20, 22	保留		
16, 17, 18, 19	保留		
14, 15	PE	屏蔽信号 与电机编码器的 PE 信号相连接	

注：1. 同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

5、伺服驱动单元连接 TAMAGAWA 协议绝对式编码器

表 5.14 XS3 ENCODER1 接口连接 TAMAGAWA 协议绝对式编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
7	U+/DATA+	电机编码器的 DATA+信号输入	线驱动接收 RS422 标准
8	U-/DATA-	电机编码器的 DATA-信号输入	
1, 2	保留		
3, 4	保留		
5, 6	保留		
9, 10	保留		
11, 12	保留		
13	OH1	电机过热检测输入端子 电机过热检测传感器信号输入	
26	OH2		
16, 17 18, 19	+5V	电机编码器供电电源 DC +5V 1. 为 XS3 所接电机编码器提供+5V 电源。 2. 与电机编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时，应使用多根芯线并联。	DC +5V/150mA
23, 24, 25	GNDD	电机编码器电源地 0V	
20, 22	保留		
21	保留		
14, 15	PE	屏蔽信号 与电机编码器的 PE 信号相连接	

注：1、同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

2、接 TAMAGAWA 电池式绝对式编码器时，可以使用带电池盒的编码器线缆保持电机多圈位置数据。

5.5.1.3 XS3 ENCODER1 伺服电机编码器输入接口接线图

1、伺服驱动单元与安装复合增量式光电编码器登奇电机接线图

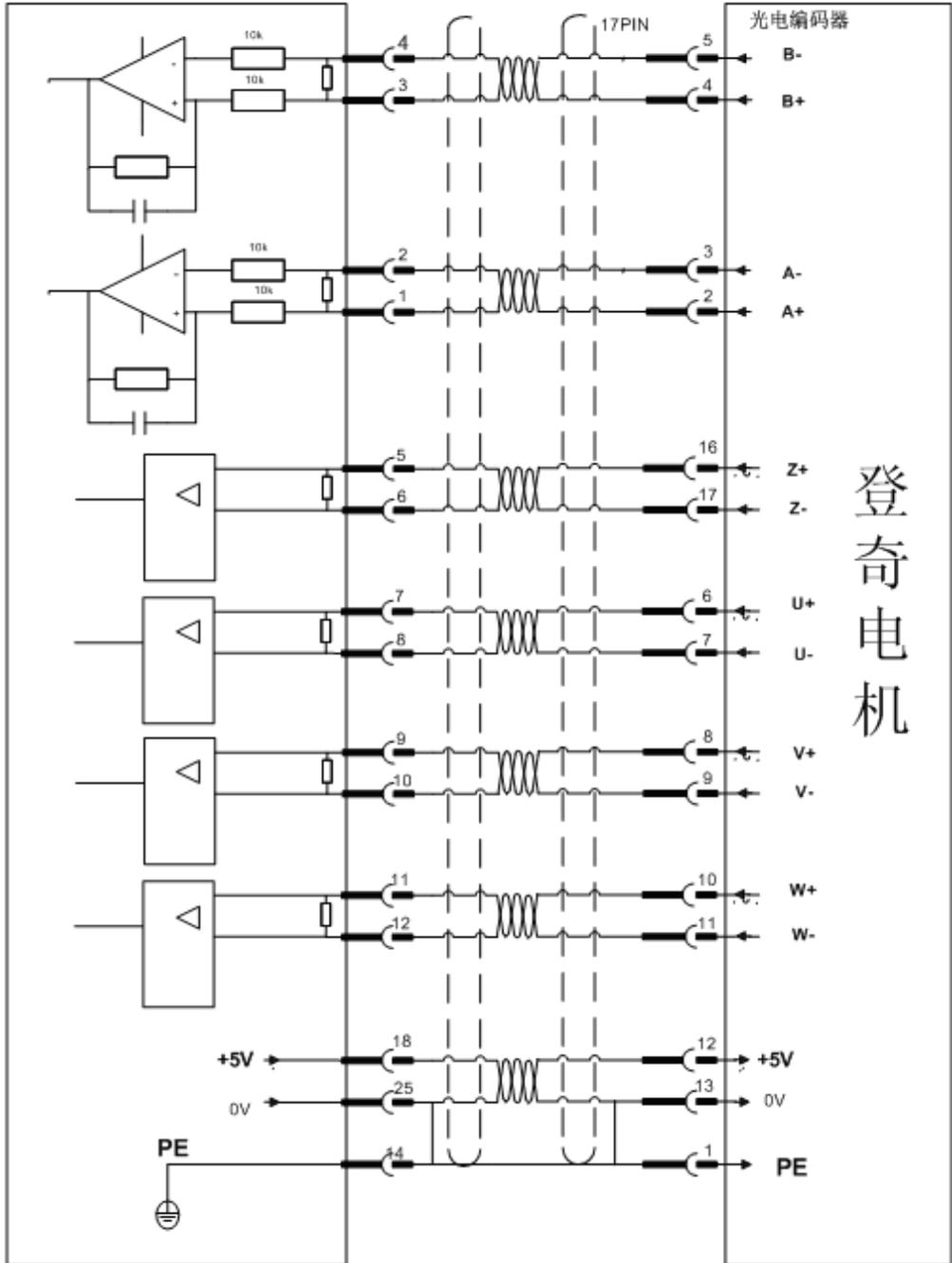


图 5.34 伺服驱动单元与安装复合增量式光电编码器登奇电机接线图

2、伺服驱动单元与安装复合增量式光电编码器华大电机接线图

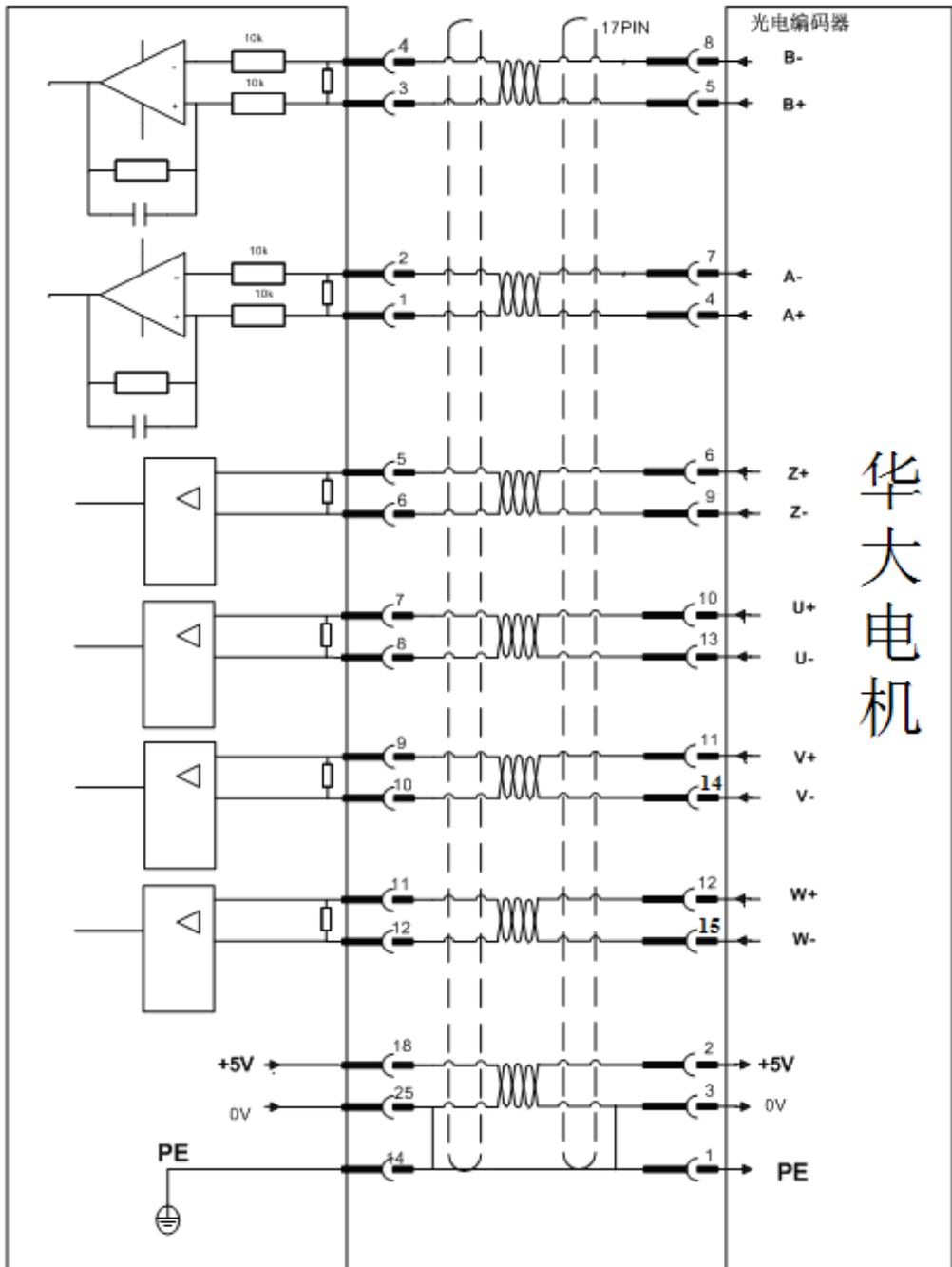


图 5.35 伺服驱动单元与安装复合增量式光电编码器华大电机接线图

3、伺服驱动单元与安装 Endat2.1 协议编码器（EQN1325/1313）登奇电机接线图

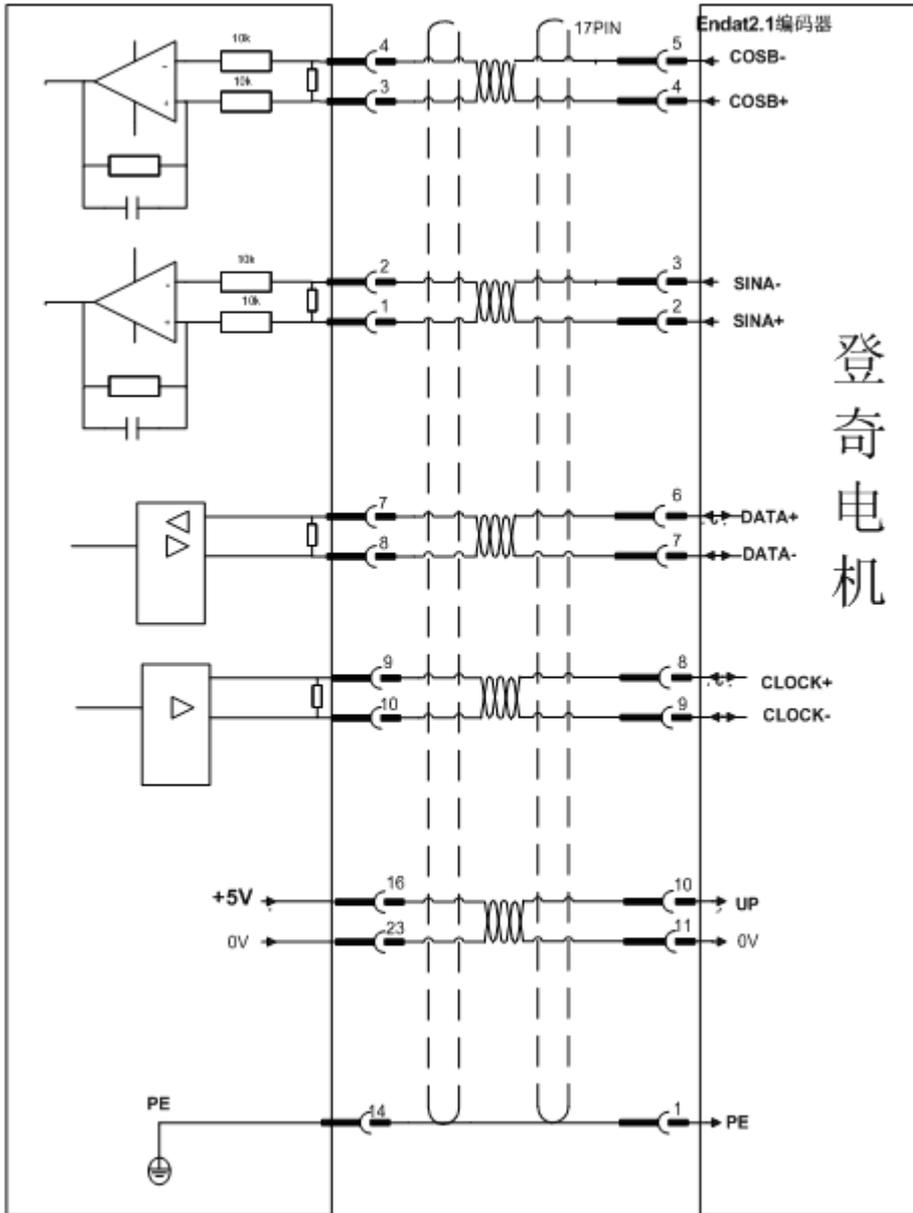


图 5.36 伺服驱动单元与安装 Endat2.1 协议编码器（EQN1325/1313）登奇电机接线图

4、伺服驱动单元与安装 BISS 协议编码器登奇电机接线图

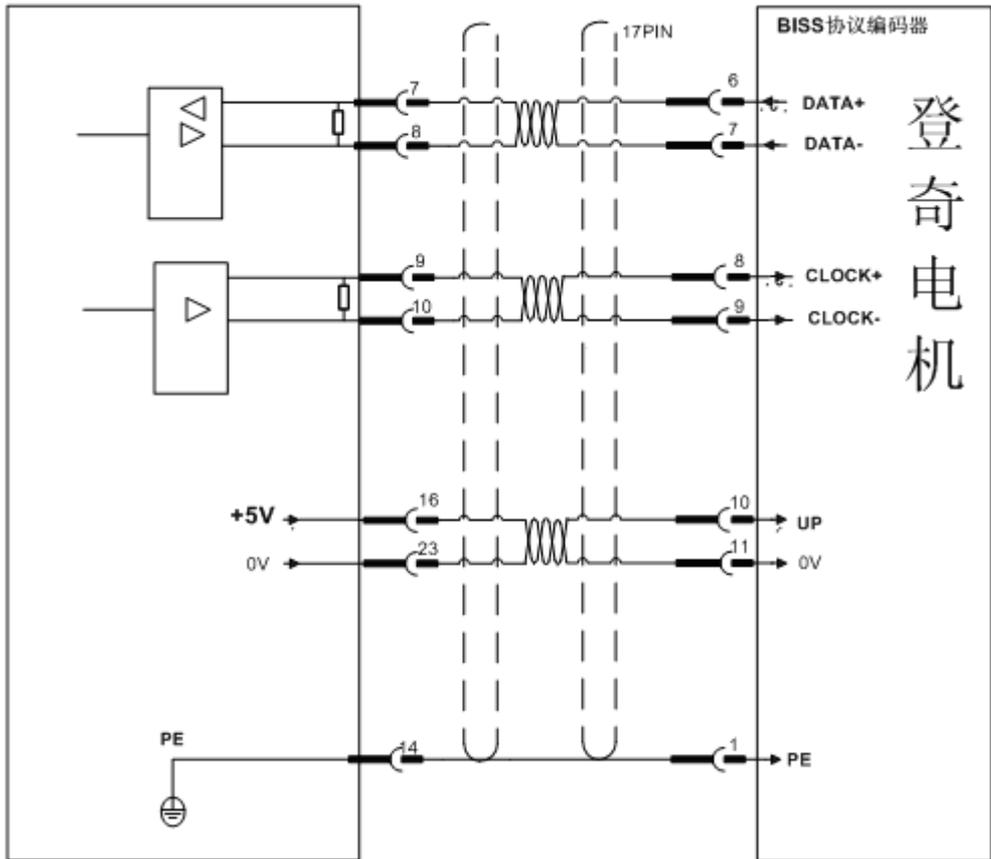


图 5.37 伺服驱动单元与安装 BISS 协议编码器登奇电机接线图

5、伺服驱动单元与安装 HiperFACE 协议编码器登奇电机接线图

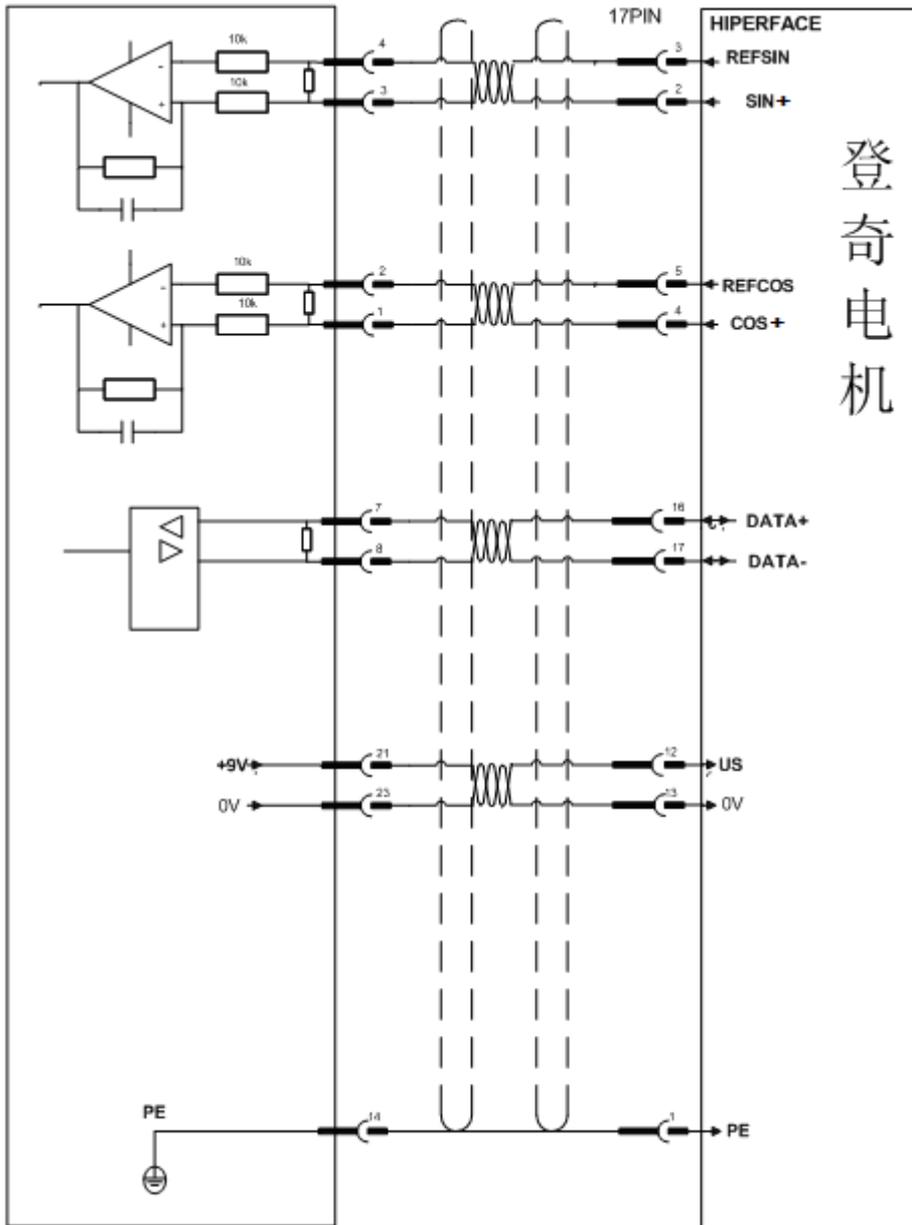


图 5.38 伺服驱动单元与安装 HiperFACE 协议编码器登奇电机接线图

6、伺服驱动单元与安装 TAMAGAWA 协议编码器登奇电机接线图

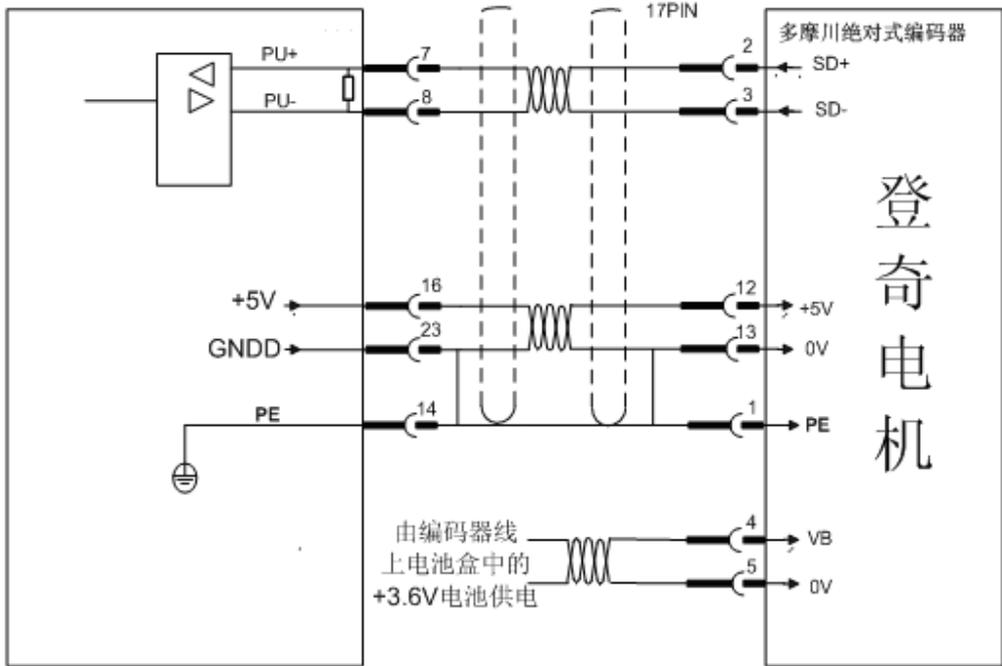


图 5.39 伺服驱动单元与安装 TAMAGAWA 协议编码器登奇电机接线图

7、伺服驱动单元与安装 TAMAGAWA 协议编码器华大电机接线图

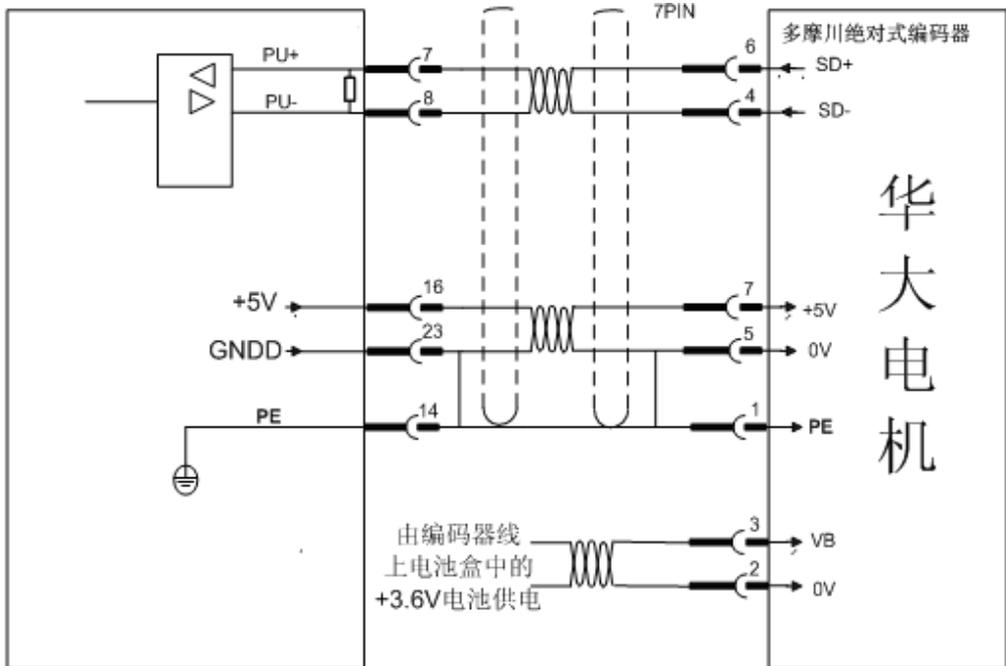


图 5.40 伺服驱动单元与安装 TAMAGAWA 协议编码器华大电机接线图

5.5.2 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口

5.5.2.1 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口示意图

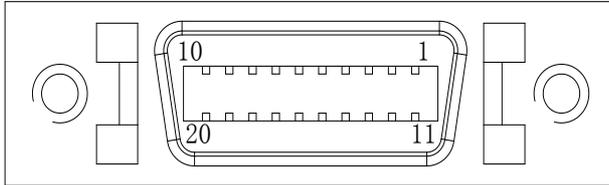


图 5.41 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口插座

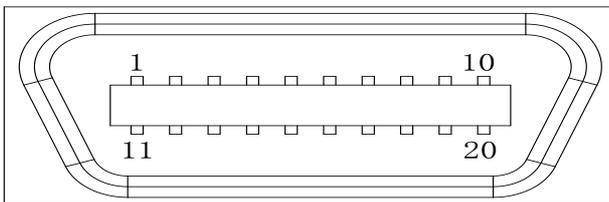


图 5.42 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口插头(面对插头看)

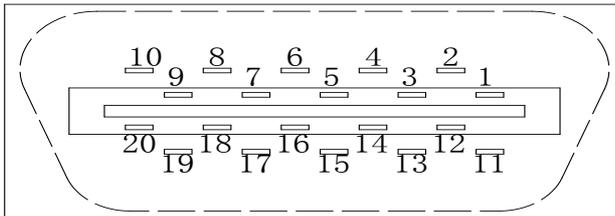


图 5.43 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口插头的焊接脚
(面对插头的焊接脚看)

5.5.2.2 XS2 ENCODER2 第二位置编码器输入接口信号功能描述

1、伺服驱动单元连接增量式光电编码器

表 5.15 XS2 ENCODER2 接口连接增量式光电编码器信号功能描述

引脚	名称	功能	信号标准
11, 12	A+/SINA+	第二位置编码器 A+相脉冲输入	线驱动接收 RS422 标准
1, 2	A-/SINA-	第二位置编码器 A-相脉冲输入	
13, 14	B+/COSB+	第二位置编码器 B+相脉冲输入	
3, 4	B-/COSB-	第二位置编码器 B-相脉冲输入	
15, 16	Z+/DATA+	第二位置编码器 Z+相脉冲输入	
5, 6	Z-/DATA-	第二位置编码器 Z-相脉冲输入	
7, 8	+5V	第二位置编码器供电电源 DC +5V 1. 为 XS2 所接第二位置编码器提供+5V 电源。 2. 与第二位置编码器的电源引脚相连接。 3. 当电缆长度较长时, 应使用多根芯线并联。	DC +5V/150mA
9, 10	GNDD	第二位置编码器电源地 0V	
19	CLOCK+	第二位置编码器 CLOCK+信号输入	线驱动接收 RS422 标准
20	CLOCK-	第二位置编码器 CLOCK-信号输入	
17, 18	PE	屏蔽信号 与第二位置编码器的 PE 信号相连接	

注：1、同名引脚在内部电路板上已经短接在一起。

5.6 通讯信号端子的连接

5.6.1 XS1 通讯接口

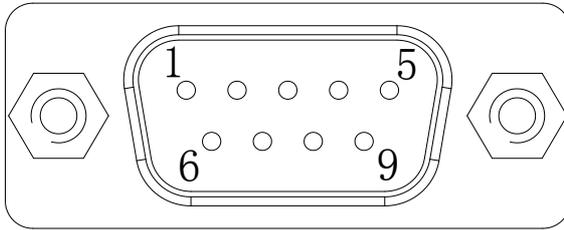


图 5.44 XS1 通讯接口插座

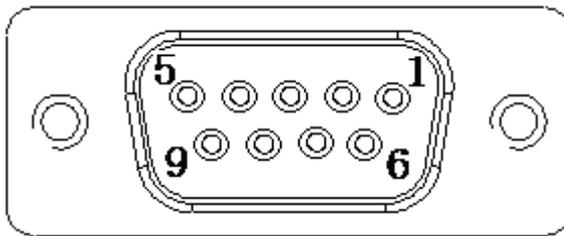


图 5.45 XS1 通讯接口插头(面对插头看)

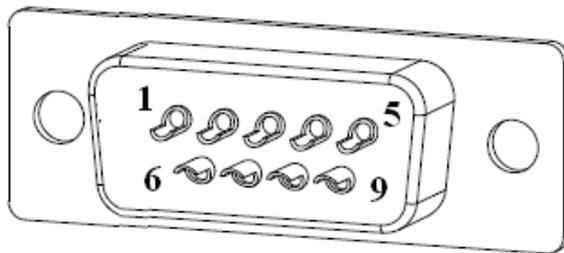


图 5.46 XS1 通讯接口插头焊接脚 (面对插头的焊接脚看)

表 5.16 XS1 通讯接口端子功能描述

端子号	端子记号	信号名称	功能
2	TX	RS232 数据发送	与控制器或上位机 RS232 串口数据接收 (RX) 连接, 以实现串口通讯
3	RX	RS232 数据接收	与控制器或上位机 RS232 串口数据发送 (TX) 连接, 以实现串口通讯
1, 5	GNDD	信号地	数据信号地
4	CANL	保留	
6	CANH	保留	

5.7 配线

1、强电输入输出端子 XT1、XT2

(1) 线径：HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 的 XT1 端子 L3, L2, L1, PE 端子线径, HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 的 XT2 端子 P, BK, U, V, W, PE 端子线径, HSV-180AD-200, 300, 450 的 XT2 端子 P, BK, L3, L2, L1, U, V, W, PE 端子线径, HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 的 XT1 端子 R/L1, S/L2, T/L3, +DE, P/B1, B2, -DE, U, V, W, PE 端子线径请参照表 3.1。HSV-180AD-200, 300, 450 的 XT1 端子 220A, 220B 端子线径 $\geq 1.5\text{mm}^2$ 。

(2) 线长：驱动单元与电机间的接线距离一般应小于 40 米。

(3) 接地：接地线应尽可能的粗，伺服驱动单元、伺服电机都要接 PE，接地电阻 $< 4\Omega$ 。

(4) 端子连接采用预绝缘冷压端子，务必连接牢固。

(5) 建议使用屏蔽电缆线，防止干扰其它用电设备。

2、指令输入/输出接口 XS4，伺服电机编码器输入接口 XS3，第二位置编码器输入接口 XS2，串行通讯接口 XS1

(1) 线径：采用屏蔽电缆（最好选用绞合屏蔽电缆），导线截面积 $\geq 0.20\text{mm}^2$ （AWG24-26）。

(2) 线长：电缆长度尽可能短，串行通讯接口 XS1、控制信号 XS4 电缆长度不超过 10 米，编码器反馈信号 XS2、XS3 电缆长度不超过 40 米。

(3) 焊线：屏蔽层须接接线插头的金属外壳，并和电源的地信号相连（避免信号受到干扰）。

(4) 布线：远离动力线路布线，防止干扰串入。请给相关线路中的感性元件（线圈）安装浪涌吸引元件：直流线圈反向并联续流二极管，交流线圈并联阻容吸收回路。

3、I/O 输入/输出端子接口 XS5

(1) 线径：采用普通电缆或屏蔽电缆，导线截面积 $\geq 1\text{mm}^2$ 。

(2) 线长：电缆长度尽可能短，不要超过 10 米。

5.8 标准接线

注 意

■ XT1 或 XT2 端子中的 U、V、W 与电机绕组按接线图对应连接，不可反接。

■ 电缆及导线须固定好，并避免靠近驱动单元散热器和电机，以免因受热降低绝缘性能。

■ 驱动单元内有大容量电解电容，即使断电后，仍会保持高压，断电后 5 分钟内切勿触摸驱动单元和电机。

■ XT1 或 XT2 端子中的 P, BK 或 P/B1, B2 用于外接外部制动电阻。P 端不能与 BK 端短接，P/B1 端不能与 B2 端短接，否则会损坏驱动单元！

■ 接线图中的“壳”指的是接线插头的金属外壳，电缆屏蔽线必须与外壳相连。制作时，先解开网状屏蔽，使其互不相绕，再取其部分缠成线，其余部分剪除，然后将缠成线的屏蔽套上套管，露出线头焊接至插头的金属外壳。

焊锡不要过多，应保证插头护罩能够盖上。

■ 如果采用电缆金属夹构成 360 度环接，并就近接地，效果更佳

5.8.1 位置控制方式标准接线（脉冲量接口）

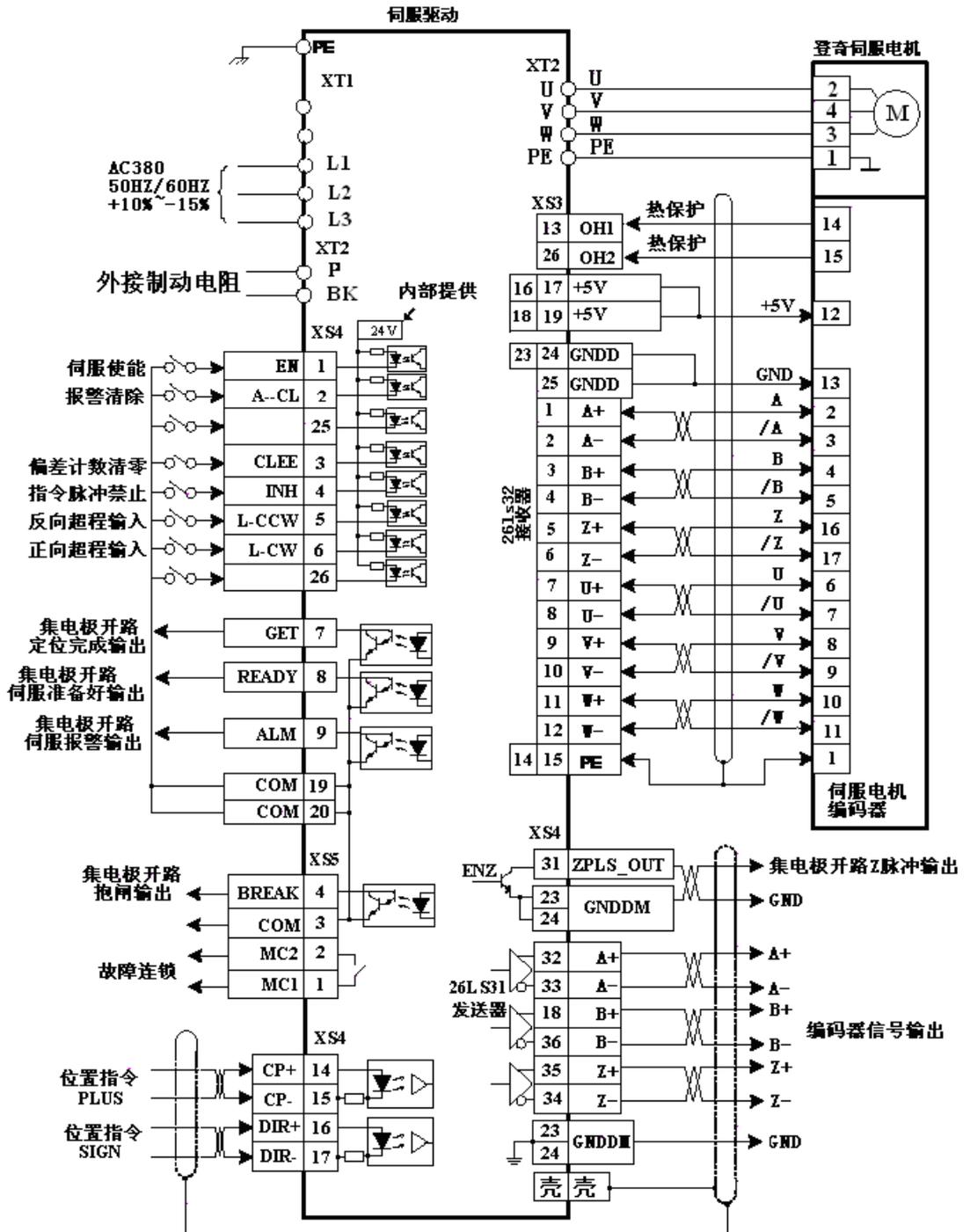


图 5.47 位置控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配登奇 GK604、GK606、GK607、GK608、GK610 系列电机）

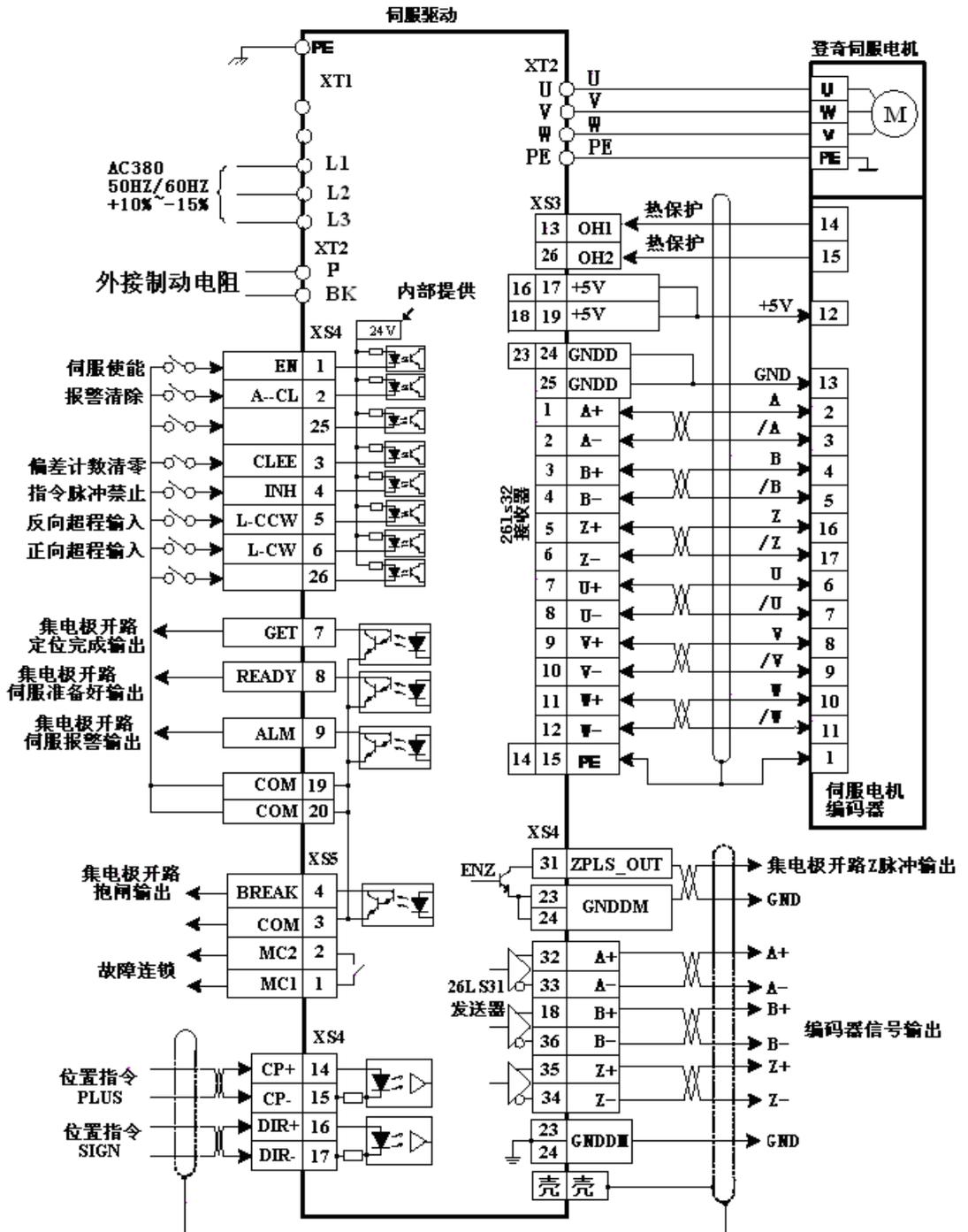


图 5.48 位置控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配登奇 GK610 强迫冷却型、GK613、GK618 系列电机）

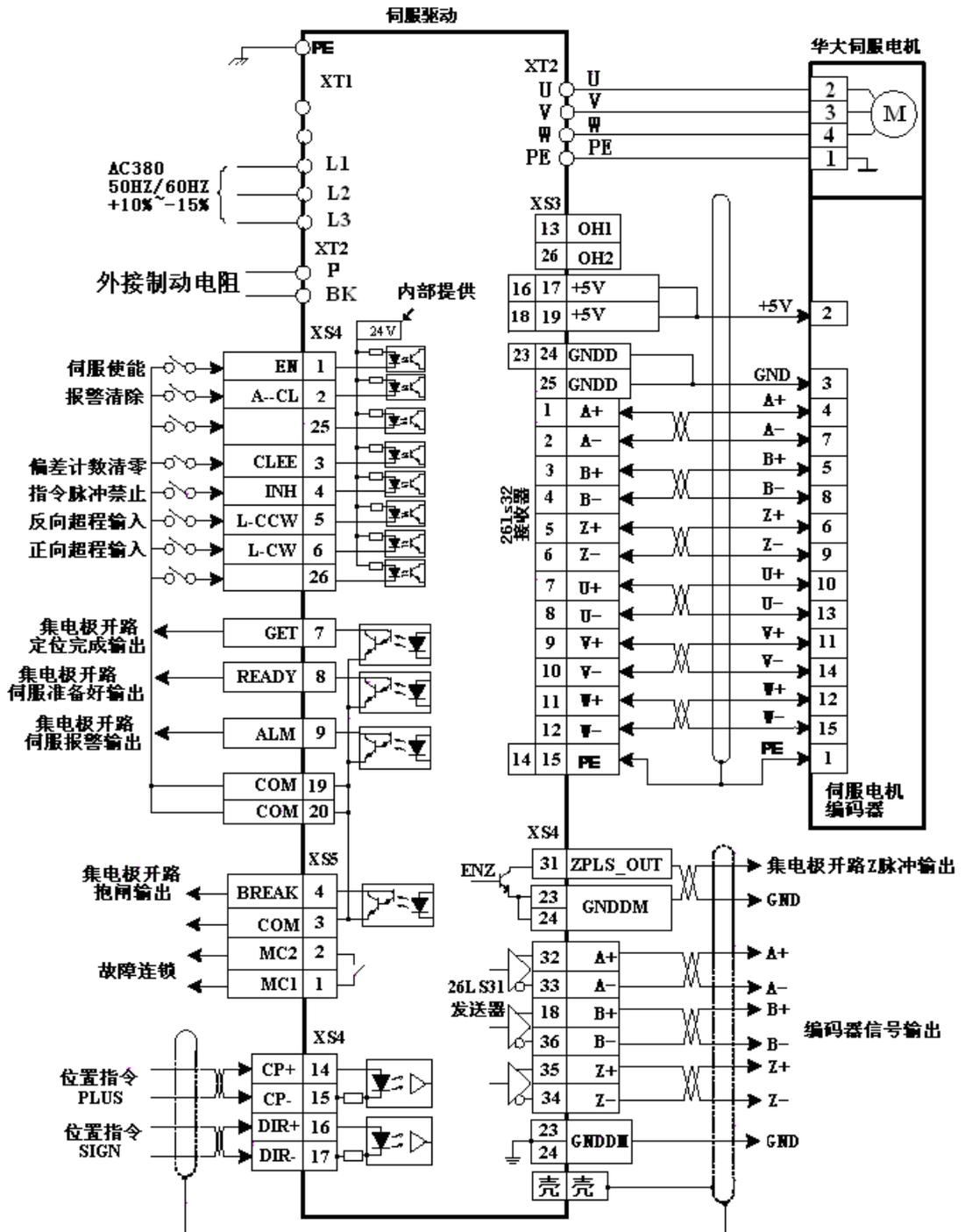


图 5.49 位置控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配华大 HB 系列电机）

5.8.2 外部速度控制方式标准接线（模拟量接口）

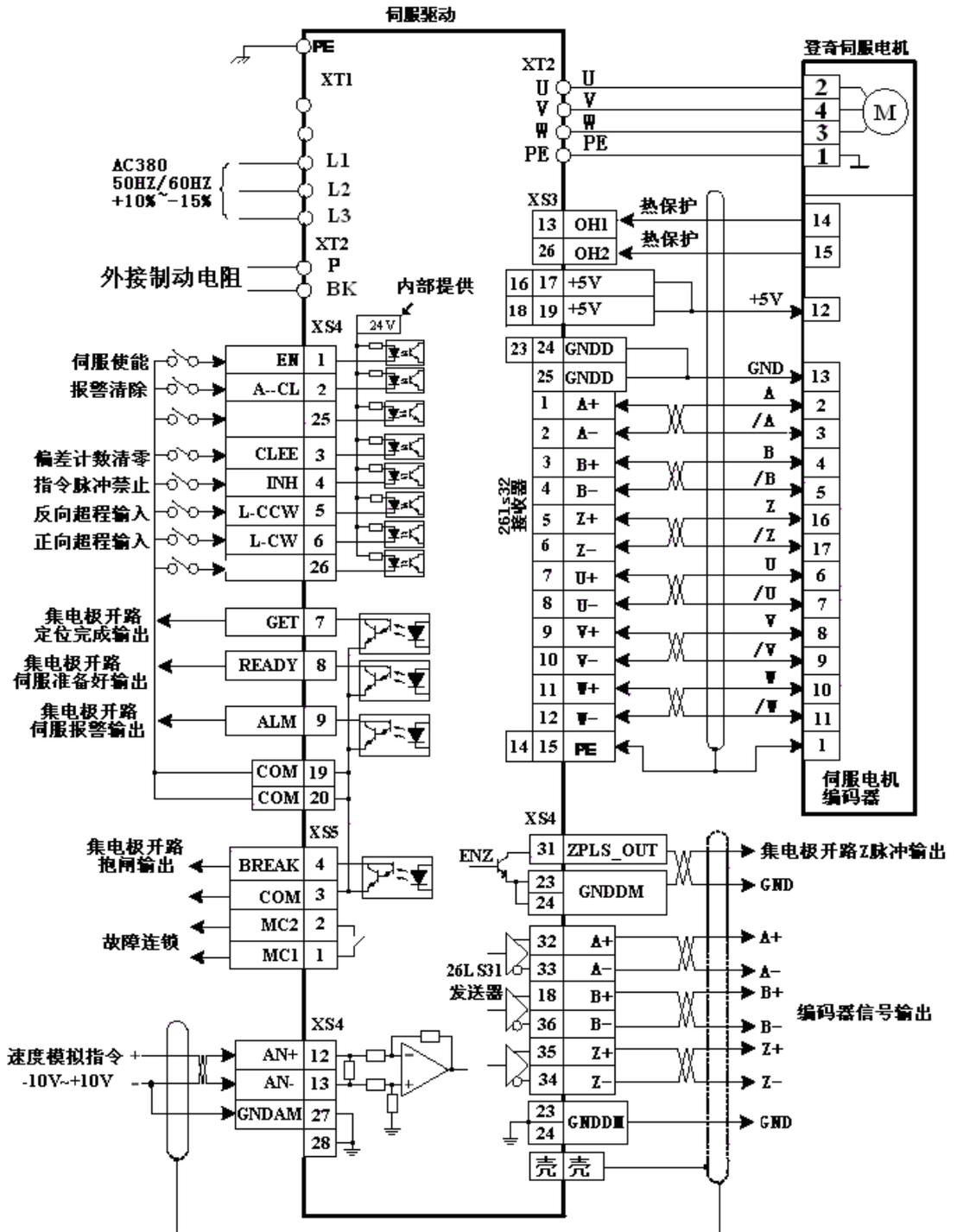


图 5.50 外部速度控制方式标准接线图（模拟量接口）
（适配登奇 GK604、GK606、GK607、GK608、GK610 系列电机）

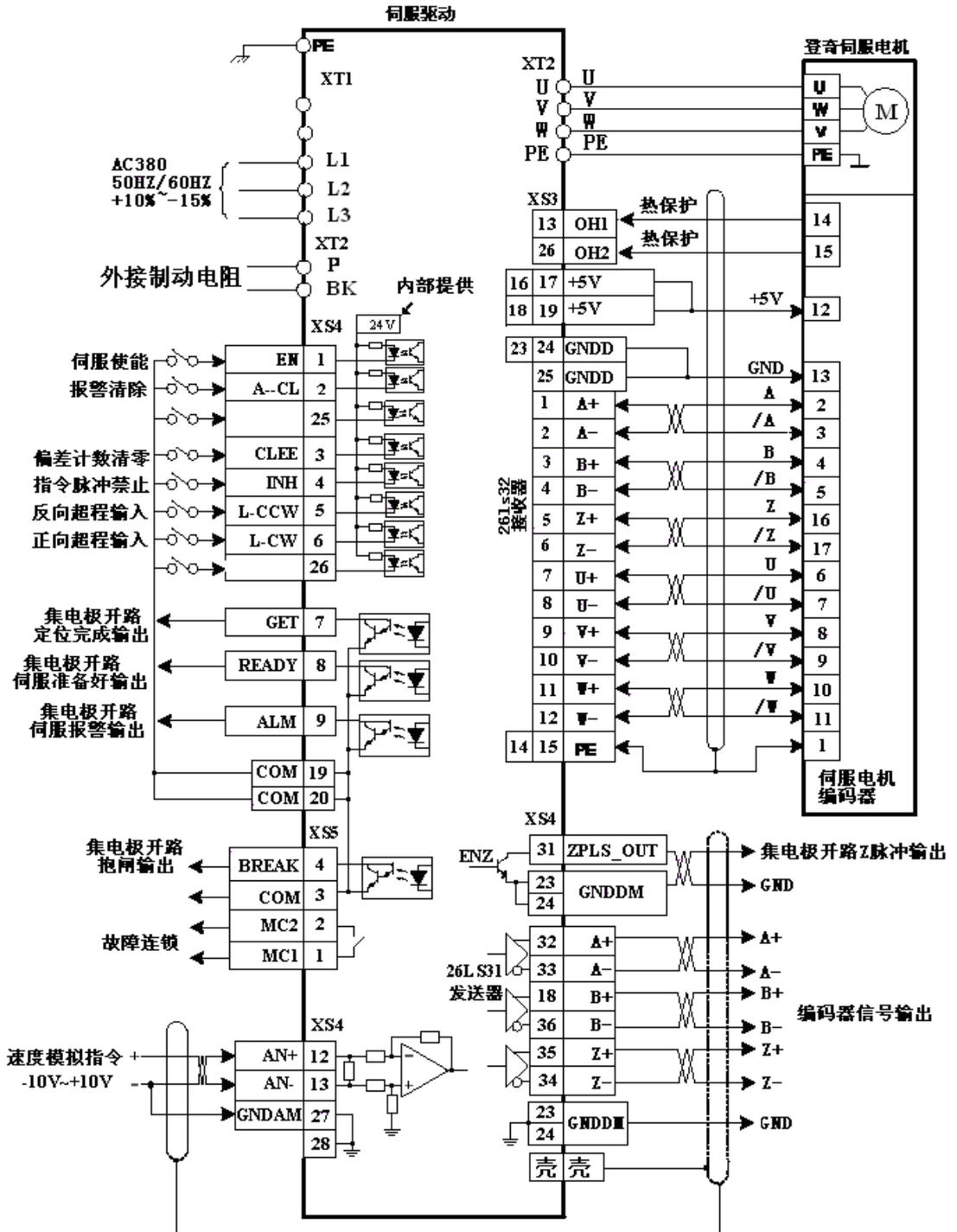


图 5.51 外部速度控制方式标准接线图（模拟量接口）
（适配登奇 GK610 强迫冷却型、GK613、GK618 系列电机）

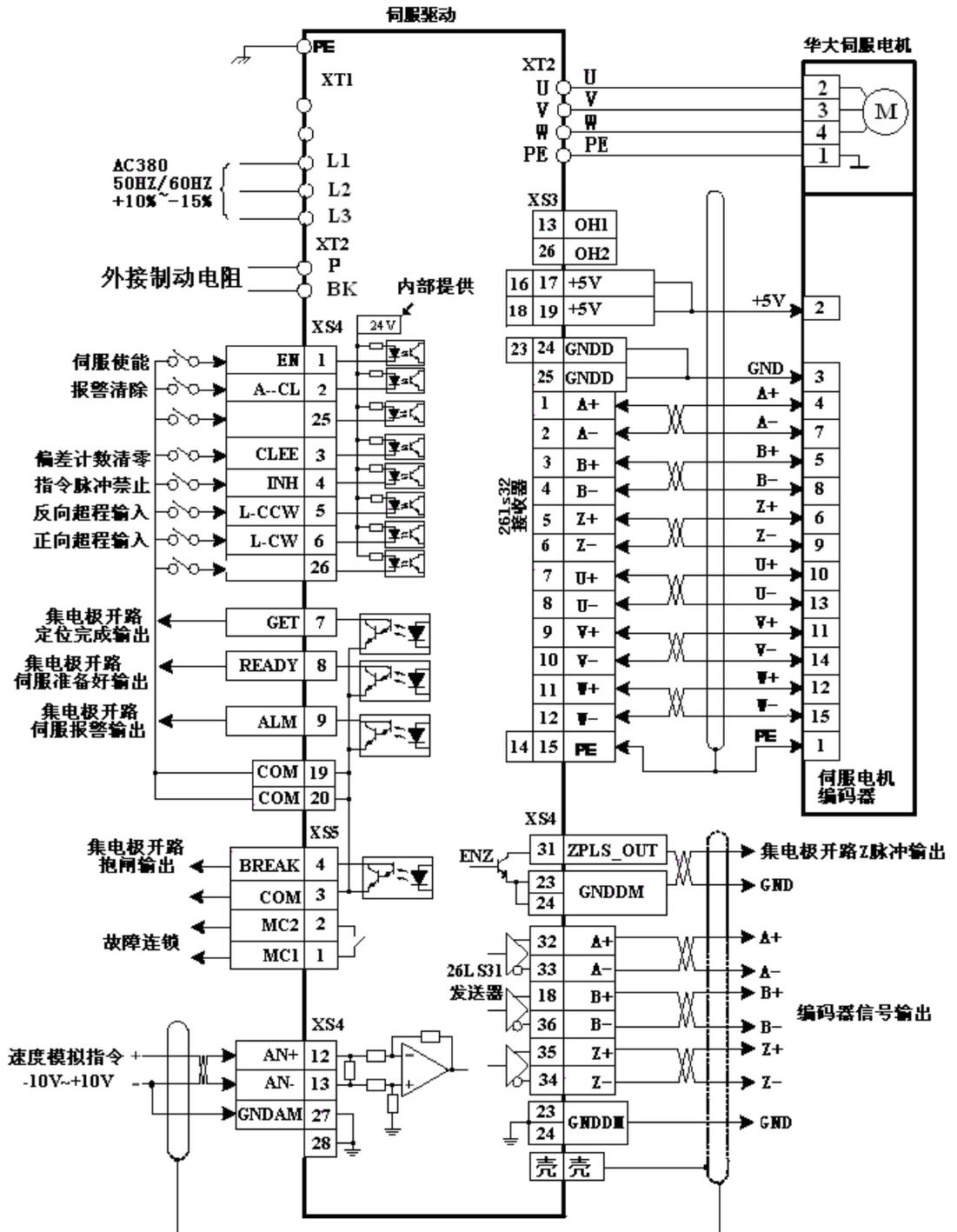


图 5.52 外部速度控制方式标准接线图（模拟量接口）
（适配华大 HB 系列电机）

5.8.3 全闭环控制标准接线（脉冲量接口）

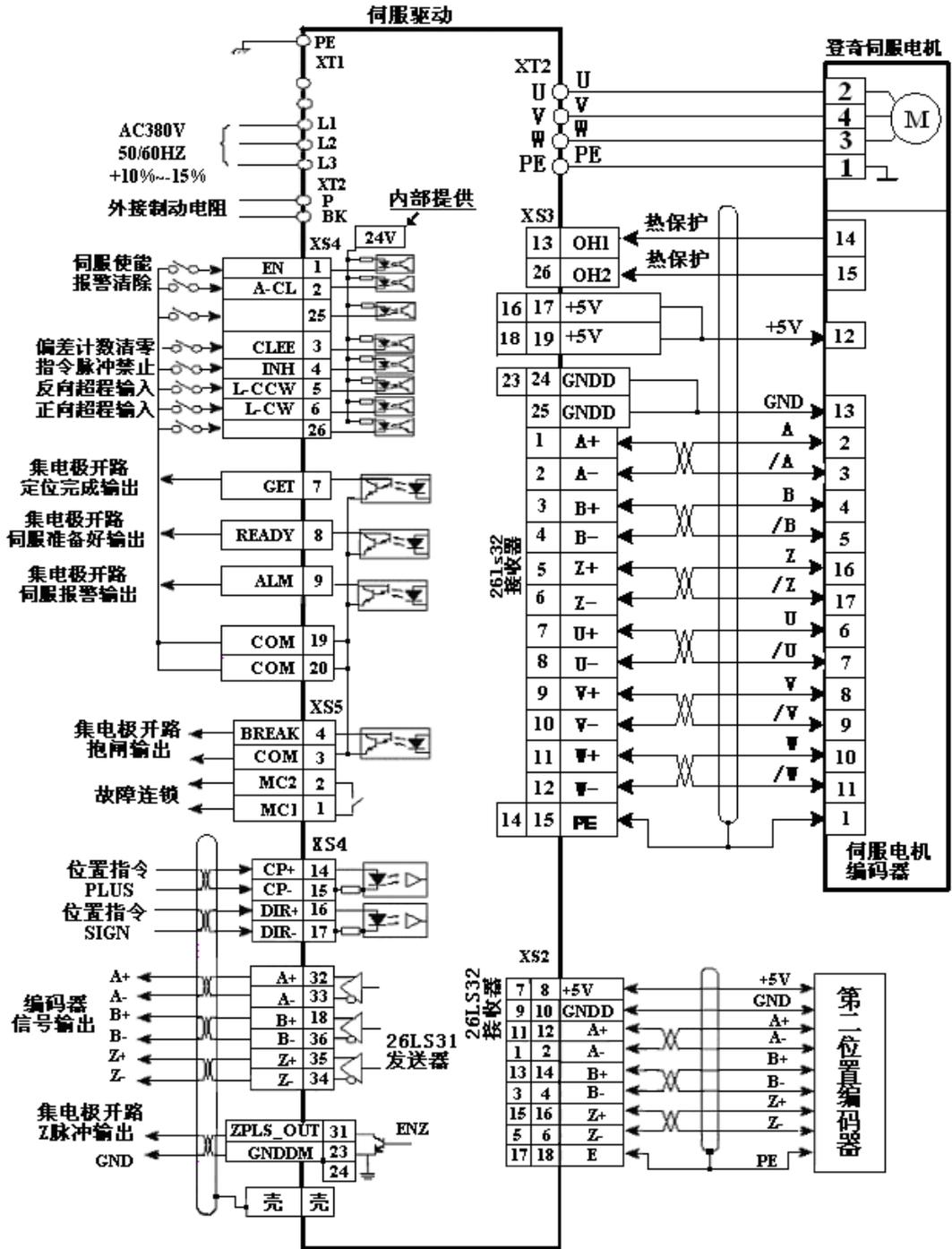


图 5.53 全闭环控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配登奇 GK604、GK606、GK607、GK608、GK610 系列电机）

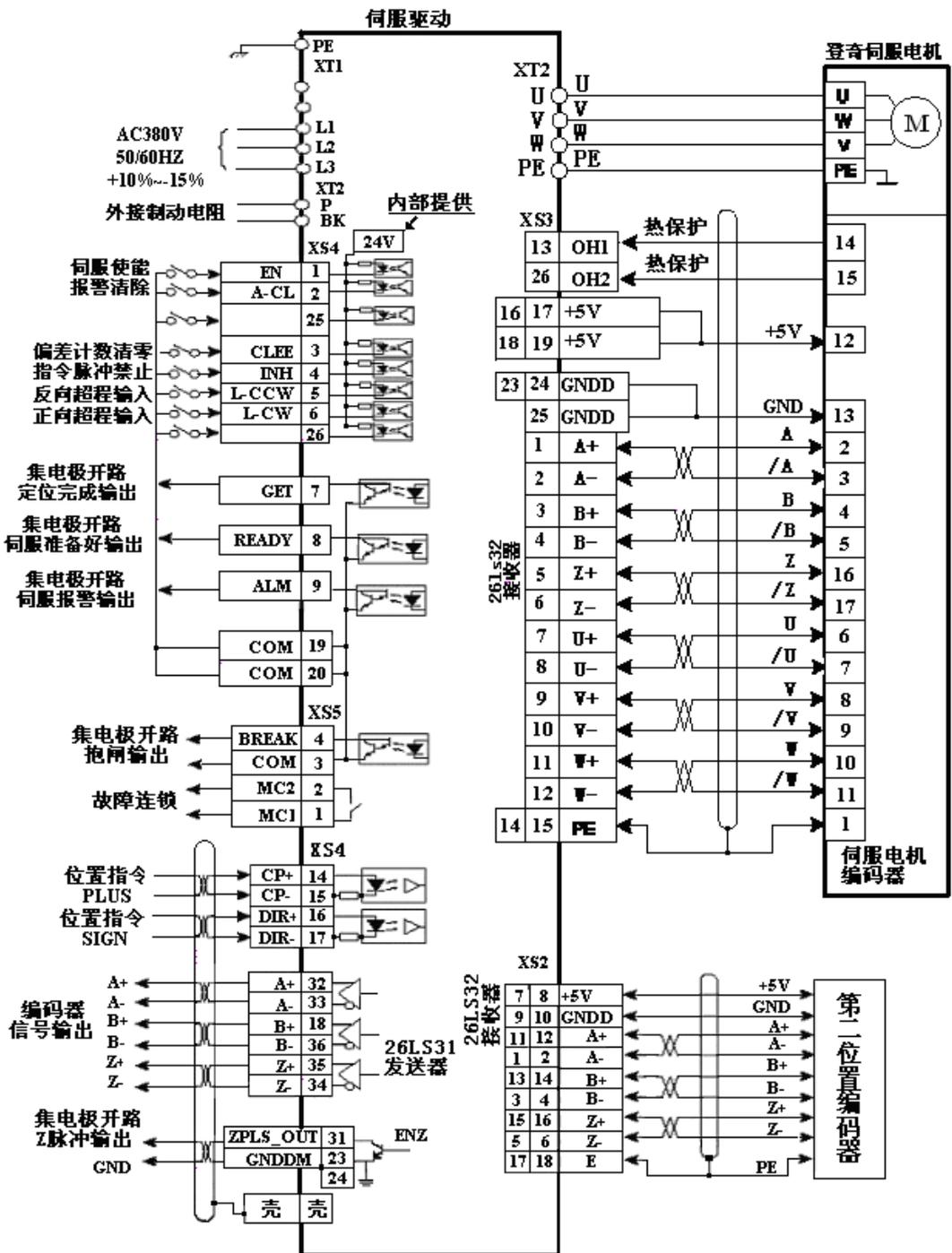


图 5.54 全闭环控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配登奇 GK610 强迫冷却型、GK613、GK618 系列电机）

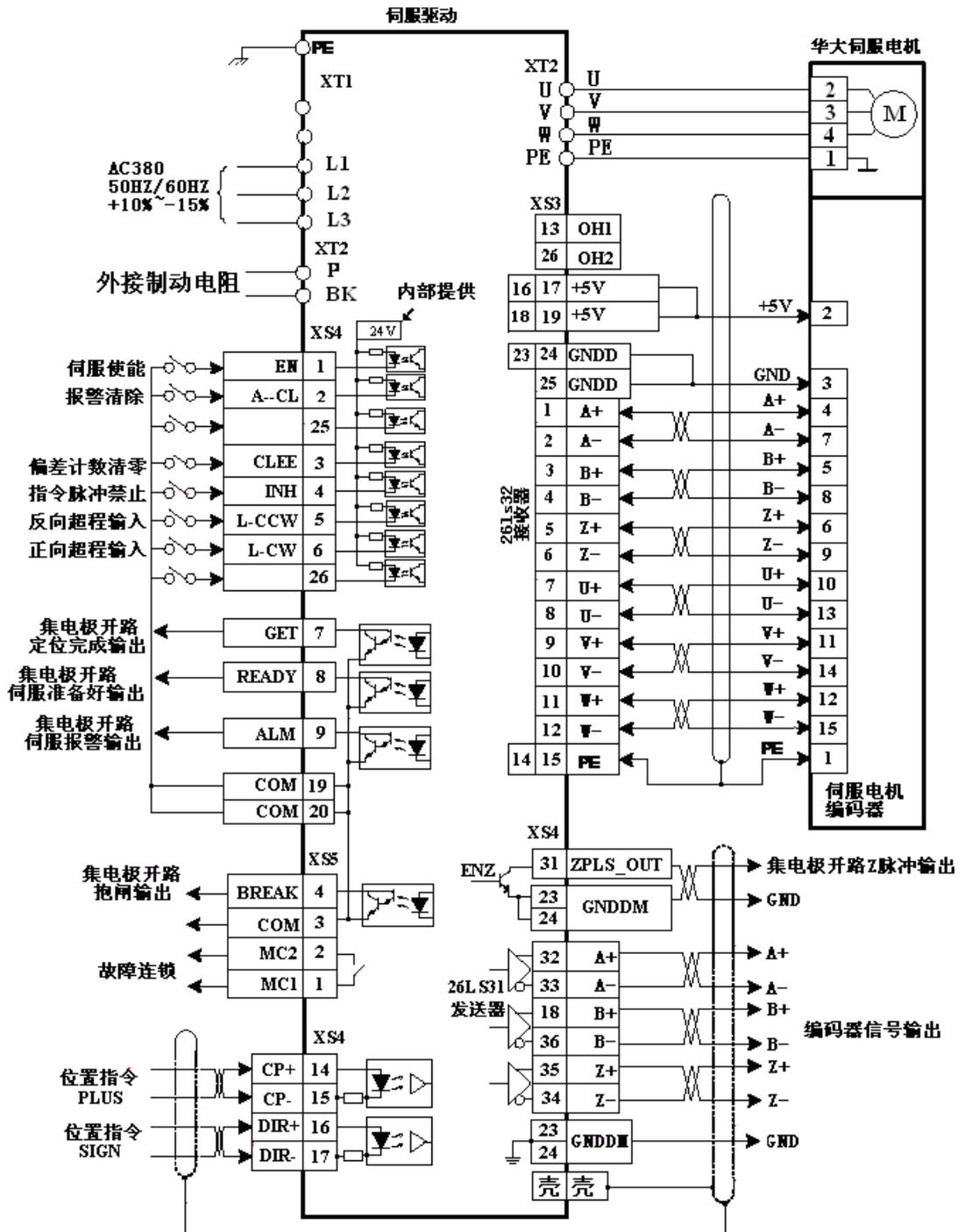


图 5.55 全闭环控制方式标准接线图（脉冲量接口）
（适配华大 HB 系列电机）

第 6 章 操作与显示

6.1 概述

- 驱动单元面板由 6 个 LED 数码管显示器、5 个按键▲、▼、◀、M、S 和 2 个面板指示灯组成。面板示意图如图 6.1 所示。

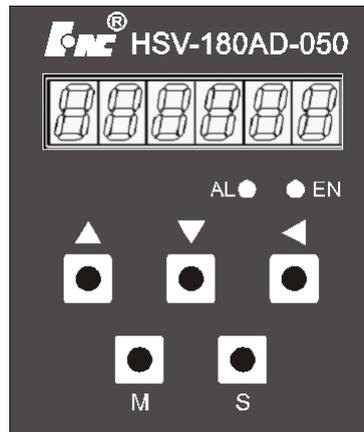


图 6.1 HSV-180AD 伺服驱动单元操作面板图

- 6 个 LED 数码管用来显示驱动单元状态，以及设置、修改、显示各种参数等。
- 5 个按键用来设置、修改、显示各种参数等，各按键功能如下：

M	用于一级菜单（主菜单）模式之间的切换
S	进入或确认退出当前子菜单
▲	序号、数值增加，或选项向前
▼	序号、数值减少，或选项退后
◀	移位

- 2 个面板指示灯，用来显示驱动单元状态，详细说明如下：

面板指示灯	功能	说明
AL（发红光）	报警指示灯	当驱动单元有报警时，AL 红色指示灯亮。
EN（发绿光）	使能指示灯	当驱动单元接收了系统使能信号（或通过参数使用内部使能功能）后，如果驱动单元没有报警，则 EN 绿色指示灯亮。

- 接通驱动单元电源，驱动单元面板上的 6 个 LED 数码显示管全部显示“8”，保持 1 秒钟后显示“R 0”，当驱动单元接收到上位机使能信号（或通过参数使用内部使能功能）后，如果驱动单元没有报警，驱动单元面板上的绿色使能指示灯 EN 点亮，表示驱动单元可以接收上位机指令或驱动单元内部指令正常运行。

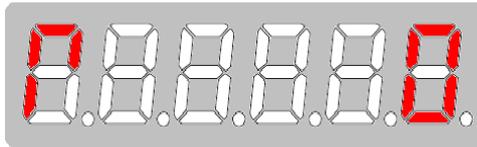


图 6.2 R 0 状态显示

- 当首位数码管出现“A”时并闪烁时，同时红色报警指示灯 AL 点亮，表示驱动单元报警，后续数码管显示报警号。通过故障诊断和故障排除措施，排除故障后，可通过辅助模式下的报警复位方式、上位机给复位开关量信号进行驱动单元复位或通过关断电源，重新给伺服驱动单元上电来清除报警使驱动单元复位。当红色报警指示灯 AL 熄灭，表示驱动单元复位。

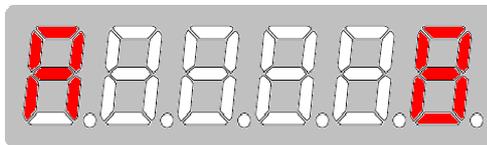


图 6.3 A8 报警显示

6.2 菜单说明

- 操作按多层操作菜单执行，第一层为主菜单，包括六种操作模式，第二层为各操作模式下的功能菜单。图 6.4 表示主菜单操作框图：

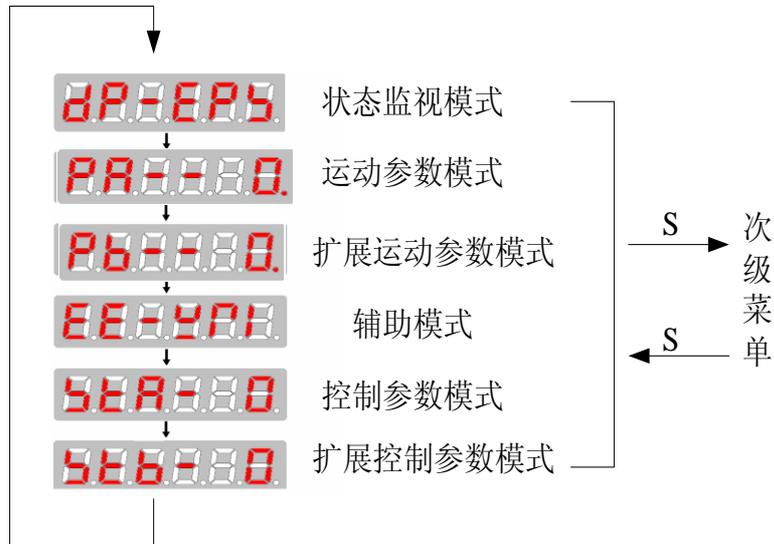


图 6.4 HSV-180AD, HSV-180A1D 系列伺服驱动单元主菜单

- 通过按 M 键可实现一级菜单中各模式之间的切换，通过按 ▲、▼ 键可进入二级功能菜单。

6.3 状态监视模式

- 在第 1 层中选择 **dP-EPS**，并按 ▲、▼ 键就进入状态监视模式。HSV-180AD 伺服驱动单元共有二十多种状态显示方式（见表 6.1）。用户用 ▲、▼ 键选择需要的状态显示方式，再按 S 键，就进入具体的状态显示方式，观察所选择的方式下的伺服驱动单元的状态信息，再按 S 键，可退出该具体的状态显示方式，要返回到上一级菜单按 M 键。



图 6.5 状态监视模式菜单及示例

表 6.1 状态监视模式一览表

序号	名称	功能
1		显示位置跟踪误差； 单位：pulse(脉冲)
2		面向电机轴看，电机顺时针转时显示为不带小数点的数值，电机逆时针转时显示为带小数点的数值，单位：0.1r/min
3		显示实际力矩电流，单位：0.1A
4		显示给定位置指令
5		单位：pulse(脉冲) 给定位置指令 = DP-PRH * 10000 + DP-PRL
6		显示电机编码器实际位置
7		单位：pulse(脉冲) 实际位置 = DP-PFH * 10000 + DP-PFL
8		显示指令脉冲频率，单位：0.1KHz
9		显示速度指令； 单位：0.1r/min
10		显示力矩电流指令； 单位：0.1A
11		显示报警序号；当驱动单元有报警发生时，面板上红色指示灯亮
12		显示开关量输入状态 PIN. 1: 伺服使能输入； PIN. 2: 报警清除输入； PIN. 3: 偏差计数器清零输入； PIN. 4: 脉冲指令禁止输入； PIN. 5: 反向超程输入； PIN. 6: 正向超程输入； PIN. 7: 保留 PIN. 8: 保留

13		显示开关量输出状态 POU. 1: 定位完成输出; POU. 2: 伺服准备好输出; POU. 3: 伺服报警输出; POU. 4: 电磁抱闸输出; POU. 5: 保留 POU. 6: 保留
14		显示 U 相电流;
15		(1) 如果驱动单元适配方波增量式编码器, DP-UVW 显示电机码盘 UVW 信号的状态; DP-ABS 显示电机一圈中相对于 Z 脉冲的绝对偏移位置;
16		(2) 如果驱动单元适配绝对式编码器, DP-UVW 显示绝对式编码器单圈位置低位; DP-ABS 显示绝对式编码器单圈位置高位; 绝对式编码器单圈位置 = DP-ABS * 10000 + DP-UVW
17		显示制动时间持续百分比 单位: %
18		显示过载倍数; 单位: %
19		显示绝对值编码器多圈位置
20		显示第二编码器实际位置
21		单位: pulse(脉冲) 实际位置 = DP-FPH * 10000 + DP-FPL
22		零位校正时, 显示电机零位偏移量; 范围-32768~32767
23		FPGA固件版本

6.4 运动参数模式

- 在第 1 层中选择 **PR-180**，并按 ▲、▼ 键就进入运动参数模式。
HSV-180AD 伺服驱动单元共有 44 种运动参数。

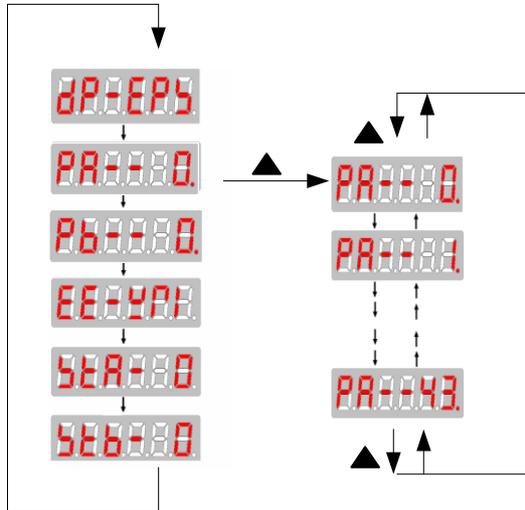


图 6.6 运动参数模式菜单

6.5 扩展运动参数模式

- 在运动参数中选择 **PR-184**，将其数值设为 **002003**，即可打开扩展运动参数模式。HSV-180AD 伺服驱动单元共有 56 个扩展参数。

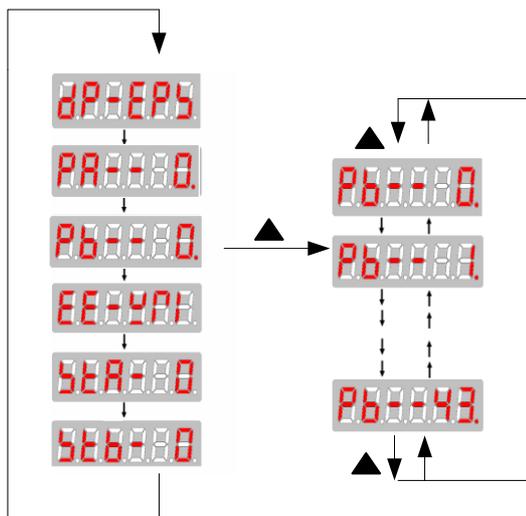


图 6.7 扩展运动参数模式菜单

6.6 辅助模式

- 在第 1 层中选择 **EEHYPH**，并按 ▲、▼ 键就进入辅助模式。
HSV-180AD 伺服驱动单元共有 8 种辅助操作。

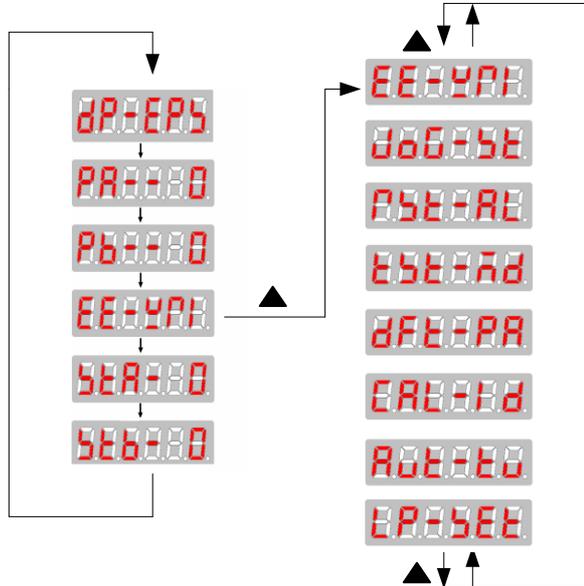


图 6.8 辅助操作模式菜单

A、EEPROM 方式 **EEHYPH**

①此方式只在进行参数修改和设置时有效。

②将设置的参数保存至内部的 EEPROM 内。如果想保存修改或设置的参数值，必须首先将 **PR:034** 设为 **000230**，然后进入此方式，按 S 键进行参数保存。当数码管显示 **EEHYPH**，表示参数修改或设置保存完毕，按 S 键退出此方式。按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键选择辅助模式下的其它方式。

B、JOG 运行方式 **000:5E**

①此方式只在 JOG 运行时有效。

②通过按键设置 JOG 运行速度(运动参数 **PR:021**)为某一非零速度值。电机使能后，在第一级主菜单中，通过 M 键选择辅助模式，用 ▲、▼ 键选择 JOG 运行方式，数码管显示 **000:5E**，按下 S 键时，

数码管显示 ，表示进入运行状态。按 ▲ 键并保持，伺服驱动单元带动电机按照 JOG 运行速度参数的设定值正方向运行；按 ▼ 键并保持电机按照 JOG 运行速度参数的设定值反方向运行；不按 ▲ 键和 ▼ 键时，电机零速。按下 S 键时，返回辅助模式；按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键选择辅助模式下的其它方式。

C、报警复位方式

在此方式下，按 S 键，可对系统进行复位，如果故障源消失，伺服驱动单元可恢复正常。按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键选择辅助模式下的其它方式。

D、内部测试方式

①用于驱动单元内部开环测试；该方式不适于长时间运行。

②此方式仅用于调试或测试伺服驱动单元与电机的连接。当选择此方式时，按 S 键，伺服驱动单元带动电机按伺服驱动单元内部程序设置的速度循环运行。按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键选择辅助模式下的其它方式。

E、恢复缺省设置方式

①用于将参数设置成出厂时的缺省值。

②选择此方式时，按 S 键，可使参数（包括 PA、PB 运动参数）恢复为出厂时的默认值，但必须保存后才能在下次上电时有效。按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键选择辅助模式下的其它方式。

F、校准码盘零位

①辅助校准电机编码器零位。

G、参数自调整

①自动调整驱动单元参数与电机所带负载惯量适配。

H、编码器清零

①支持几种编码器的自动清零。

6.7 控制参数模式

- 在第 1 层中选择 **5ER-00**，并按▲、▼键就进入第一组控制参数模式。
HSV-180AD 伺服驱动单元第一组控制参数共有 16 个。

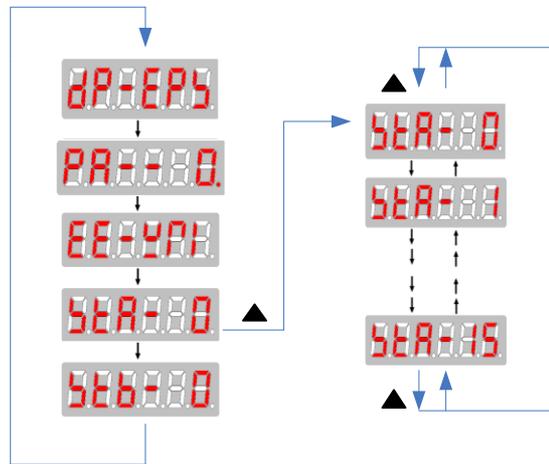


图 6.9 控制参数模式菜单

6.8 扩展控制参数模式

- 在运动参数中选择 **PA-034**，将其数值设为 **002003**，即可打开扩展控制参数模式。HSV-180AD 伺服驱动单元共有 16 种扩展控制参数。
在第 1 层中选择 **5E6-00**，并按▲、▼键就进入第二组控制参数模式。HSV-180AD 伺服驱动单元第二组控制参数共有 16 个。

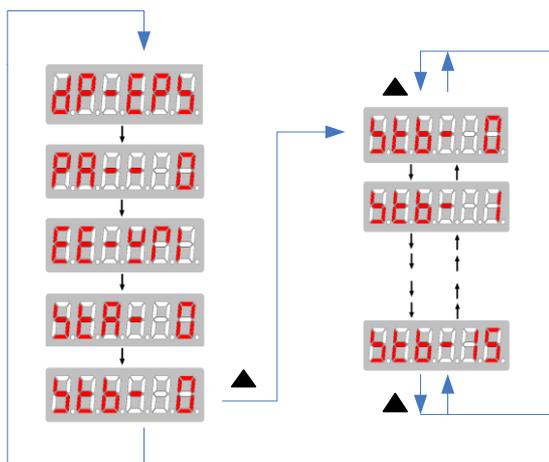


图 6.10 扩展控制模式菜单

6.9 参数修改与保存模式

注 意

- 将参数修改后，只有在辅助方式“EE-WRI”方式下，按 S 键才能保存并在下次上电时有效。
- 部分参数设置后立即生效，错误的设置可能使设备错误运转而导致事故，请谨慎修改。

1、参数的修改

在第 1 层中选择 **PA0000**，用 ▲、▼ 键选择参数号，按 S 键，显示该参数的数值，用 ▲、▼ 键可以修改参数值。按 ▲ 或 ▼ 键一次，参数增加或减少 1，按下并保持 ▲ 或 ▼ 键，参数能连续增加或减少。按 ◀ 键，被修改的参数值的修改位左移一位（左循环）。参数值被修改时，最右边的 LED 数码管小数点点亮，按 S 键返回参数选择菜单。

注意：修改 PA-24 至 PA-28，PA-43 参数时，必须先将 PA-34 参数设置为 2003。

2、参数的保存

如果修改或设置的参数需要保存，先在 **PA0034** 输入密码：**000230**，然后按 M 键切换到 **EE-WRI** 方式，按 S 键将修改或设置值保存到伺服驱动单元的 EEPROM 中去，完成保存后，数码管显示 **EE-WRI**。若保存失败则显示 **ERR000**。通过按 M 键可切换到其它模式或通过按 ▲、▼ 键切换运动参数。

第 7 章 参数设置

注 意

- 参与参数调整的人员务必了解参数意义，错误的设置可能会引起设备损坏和人员伤害。
- 建议参数调整先在伺服电机空载下进行。

7.1 概述

7.1.1 参数分组说明

HSV-180AD 有各种参数，通过这些参数可以调整或设定驱动单元的性能和功能。本章描述了各参数的用途和功能，了解这些参数对最佳的使用和操作驱动单元是至关重要的。

HSV-180AD 参数分为四类：运动参数；扩展运动参数；控制参数；扩展控制参数。分别对应运动参数模式，扩展运动参数模式，控制参数模式和扩展控制参数模式，可以通过驱动单元面板按键来查看、设定和调整这些参数。

表 7.1 参数分组说明

类别	显示	参数号	简要说明
运动参数模式		0~43	可设置各种特性调节、控制运行方式及电机相关参数。
扩展运动参数模式		0~55	可设置第二增益，I/O 接口功能，陷波器，电机额定电流、转速等。
控制参数模式		0~15	可以选择报警屏蔽功能，内部控制功能选择方式等。
扩参控制参数模式		0~15	可以选择各种控制功能的使能或禁止等。

7.1.2 参数操作说明

本小节介绍调试过程中修改及查看参数的相关操作方法及注意事项，并不包括参数的调整及适配。

- 1、驱动单元上电后只能查看运动参数 PA、状态监视、辅助参数及控制参数 STA 参数。
- 2、将 PA--34 参数改为 2003 后才能查看或修改扩展运动参数 PB 及扩展控制参数 STB。
- 3、将 PA--34 参数改为 2003 后才能修改 PA-24 至 PA-28, PA-43 参数。
- 4、任何时候, PA--23、PA--24、PA--25、PA--26 都只能在保存并断电重启后才能起效。
- 5、在驱动单元带电机运行之前, 必须先修改电机代码参数 PA--43 (注意: 先将 PA--34 参数改为 2003 之后才能修改 PA--43 参数)。
若驱动单元及电机代码不在表 7.3 中, 则需手动设置与电机相关的参数, 参照 7.2.7 节非标配电机参数设置。
- 6、驱动单元性能调试请参考以下 7.2 的相关章节。
- 7、驱动单元的试运行的调试步骤请参考第 8 章的相关章节。

7.2 运动参数模式

7.2.1 运动参数一览表

HSV-180AD 系列伺服驱动单元提供了 44 种运动参数,定义如表 7.2 参数一览表所示。

适用方法中, P : 位置控制方式; S : 速度方式; T : 转矩方式。

表 7.2 运动参数一览表

参数序号	名称	适用方法	参数范围	缺省值	单位
0	位置比例增益	P	20~10000	400	0.1Hz
1	位置前馈增益	P	0~150	0	1%
2	速度比例增益	P, S	20~10000	400	
3	速度积分时间常数	P, S	15~500	20	ms
4	速度反馈滤波因子	P, S	0~7	1	
5	最大力矩输出倍率	P, S, T	30~500	250	1%
6	加速时间常数	S	1~32000	200	1ms/2000rpm
7	模拟速度指令系数	S	100~9000	2000	+/-10V 模拟电压对应的速度指令 rpm/10V
8	模拟速度指令偏移量补偿	S	-6000~6000	0	0.1rpm
9	保留				
10	全闭环反馈信号计数取反	P	0 或 512	0	
11	定位完成范围	P	0~3000	100	0.0001圈
12	位置超差范围	P	1~100	20	0.1 圈
13	位置指令脉冲分频分子	P	1~32767	1	
14	位置指令脉冲分频分母	P	1~32767	1	
15	正向最大力矩输出值	P, S, T	0~500	280	1%
16	负向最大力矩输出值	P, S, T	-500~0	-280	1%
17	最高速度限制	P, S	100~12000	3500	1r/min
18	系统过载力矩设置	P, S, T	30~200	200	1%

19	过载时间设置	P, S	40~32000	1000	0.01s
20	内部速度	S	-32000~ 32000	0	0.1r/min
21	JOG 运行速度	P, S	0~2000	300	1r/min
22	脉冲指令输入方式	P	0~3	1	
23	控制方式选择	P, S, T	0~7	0	0: 位置控制 1: 模拟速度 3: 内部速度 4: 多段速度模式 7: 编码器校零
24	伺服电机 磁极对数 ◆	P, S, T	1~120	3	
25	编码器类型 选择 ◆	P, S, T	0~15	2	0: 1024 线 1: 2000 线 2: 2500 线 3: 6000 线 4: ENDAT2.1 5: BISS 6: HiperFACE 7: TAMAGAWA 8: 1024 线正余弦增量式编码器 9: 正余弦距离码编码器 11: 海德汉 EnDat 协议绝对式光栅尺 12: 方波增量型光栅尺 13: 正余弦增量型光栅尺 14-方波距离码光栅尺 15-正余弦距离码光栅尺
26	编码器零位偏移量 ◆	P, S, T	-32767~ 32767	0	距离零脉冲的脉冲数;

27	电流控制 比例增益 ◆	P, S, T	10~32767	2000	
28	电流控制 积分时间 ◆	P, S, T	1~2047	100	0.1ms
29	第 2 位置指令脉冲 分频分子	P	1~32767	1	
30	第 3 位置指令脉冲 分频分子	P	1~32767	1	
31	状态控制字 1		-32767~ 32767	4096	对应 STA15~STA0
32	转矩指令滤波时间 常数	P, S	0~500	1	0.1ms
33	位置前馈滤波时间 常数	P, S	0~3000	0	1ms
34	用户密码设置	P, S, T	0~2806	135	缺省值表示软件 版本号： 如 135 表示 1.35 版本。 保存参数密码 为：1230； 使用扩展参数密 码为：2003
35	位置指令平滑滤波 时间	P	0~3000	0	1ms
36	通讯波特率		0~3	2	0: 2400bps 1: 4800bps 2: 9600bps 3: 19200bps
37	轴地址	P, S	0~15	0	
38	减速时间常数	S	1~32000	200	1ms/2000rpm
39	第 4 位置指令脉冲 分频分子	P	1~32767	1	
40	抱闸输出延时	P, S	0~2000	0	单位：ms； 伺 服 OFF 后输出报 闸的延时时间
41	允许报闸输出的速 度阈值	P, S	10~300	100	单位：0.1rpm； 低于该设置时才

					允许报闸动作
42	速度到达范围	P, S	1~500	10	单位: 0.1rpm
43	驱动单元规格及电机类型代码 ◆	P, S	0~1999	101	千位: 0: HSV-180AD HSV-180A1D 百位: 0: 35A 1: 50A 2: 75A 3: 100A 4: 150A 5: 200A 6: 300A 7: 450A 十位及个位表示电机类型。如下表 7.3。

注: 修改标注◆的参数, 必须先将 PA--34 号参数修改为 2003, 否则修改无效。

表 7.3 常用伺服电机代码

下表为登奇电机规格及适配:

伺服电机 型号	额定 转速 (rpm)	静转矩 (Nm)	相电流 (A)	电机 类型 代码	PA-43 参数值	适配驱动 单元
GK6073-6AC61	2000	11	5.6	00	0	HSV-180AD-035
GK6080-6AC61	2000	16	6.8	01	1	
GK6081-6AC61	2000	21	10	02	102	HSV-180AD-050
GK6083-6AC61	2000	27	13.3	03	103	
GK6085-6AC61	2000	33	16.5	04	204	HSV-180AD-075
GK6087-6AC61	2000	37	18.5	05	205	
GK6089-6AC61	2000	42	21	06	306	HSV-180AD-100 HSV-180A1D-100
GK6105-8AC61	2000	45	19.5	07	307	
GK6107-8AB61	1500	55	17.9	08	308	
GK6109-8AB61	1500	70	23.1	09	309	

下表为华大电机规格及适配:

伺服电机 型号	额定 转速 (rpm)	额定 转矩 (Nm)	额定 电流 (A)	电机 类型 代码	PA-43 参数值	适配驱动单元/ 过载倍数
130ST-M07720HFB	2000	7.7	4.0	53	53	HSV-180AD-035/ 5.5
130ST-M07725HFB	2500	7.7	5.5	54	54	HSV-180AD-035/ 4.0
130ST-M07730HFB	3000	7.7	6.5	55	55	HSV-180AD-035/ 3.4
130ST-M10015HFB	1500	10.0	4.5	56	56	HSV-180AD-035/ 4.9
130ST-M10025HFB	2500	10.0	7.0	57	57	HSV-180AD-035/ 3.1
130ST-M15015HFB	1500	15.0	7.0	58	58	HSV-180AD-035/ 3.1
130ST-M15025HFB	2500	15.0	11.5	59	159	HSV-180AD-050/ 2.5
150ST-M15025HFB	2500	15.0	10.0	60	160	HSV-180AD-050/ 2.8
150ST-M18020HFB	2000	18.0	10.5	61	161	HSV-180AD-050/ 2.7
150ST-M23020HFB	2000	23.0	13.5	62	262	HSV-180AD-075/ 3.1
150ST-M27020HFB	2000	27.0	13.5	63	263	HSV-180AD-075/ 3.1
180ST-M18020HFB	2000	18.0	10.0	64	164	HSV-180AD-050/ 2.8
180ST-M23020HFB	2000	23.0	13.5	65	265	HSV-180AD-075/ 3.1
180ST-M27020HFB	2000	27.0	13.5	66	266	HSV-180AD-075/ 3.1
180ST-M36015HFB	1500	36.0	14.0	67	267	HSV-180AD-075/ 3.0
180ST-M45015HFB	1500	45.0	16.5	68	268	HSV-180AD-075/ 2.5
180ST-M55015HFB	1500	55.0	20.5	69	369	HSV-180AD-100/ 2.7 HSV-180A1D-100 /2.7

7.2.2 扩展运动参数

在 PA 运动参数中选择 PA--34，将其数值设为 2003，即可打开扩展运动参数模式（PB 参数模式），HSV-180AD 共有 56 个扩展运动控制参数：

表 7.4 扩展运动参数一览表

参数序号	名称	适用方法	参数范围	缺省值	单位
0	第二位置比例增益	P	20~10000	400*	0.1Hz
1	第二速度比例增益	P, S	20~10000	250*	
2	第二速度积分时间常数	P, S	15~500	20*	ms
3	第二转矩指令滤波时间常数	P, S	0~500	0	0.1ms
4	增益切换条件	P	0~5	0	0: 固定为第一增益 1: 固定为第二增益 2: 开关控制切换 3: 指令频率控制 4: 偏差脉冲控制 5: 电机转速控制
5	增益切换阈值	P	0~10000	10	指令频率 0.1Kpps/unit 偏差脉冲 pulse 电机转速 1rpm
6	增益切换滞环宽度	P	1~10000	5	单位同上
7	增益切换滞后时间	P	0~10000	2	单位: ms 增益切换条件满足到开始切换的时间

8	位置增益切换延迟时间	P	0~1000	5	单位: ms 增益切换时可以设定对位置增益的一阶低通滤波器
9	零速输出检测范围	P, S	1~100	10	单位: 1rpm
10	伺服 OFF 引起的电机断电延时	P, S	0~3000	20	单位: ms 伺服 OFF 输入后延时关断 PWM 的时间
11	位置指令滤波时间常数	P, S	1-255	5	分频时钟
12	转矩惯量比值	P, S	10~20000	880	单位: (Nm/Kgm ²)
13	负载惯量比	P, S	10~300	10	0.1 单位
14	数字输出 O4 功能	P, S	-9~+9	8	见 O1 功能
15	数字输入 I1 功能	P, S	-16~+16	1	0: 输入无效 1: 伺服使能 2: 报警清除 3: 偏差清除 4: 脉冲禁止 5: 反向超程 6: 正向超程 7: 零速锁定 8: 增益切换开关 9: 电子齿轮切换开关 0 10: 电子齿轮切换开关 1 11: 正转矩限制 12: 负转矩限制 13: 急停开关 14: 内部速度选择 1 15: 内部速度选择 2

					16: 内部速度选择 3 20: 电机正转 21: 电机反转 负号表示输入电平取反
16	数字输入 I2 功能	P, S	-16~+16	2	同上
17	数字输入 I3 功能	P, S	-16~+16	3	同上
18	数字输入 I4 功能	P, S	-16~+16	4	同上
19	数字输入 I5 功能	P, S	-16~+16	-5	同上
20	数字输入 I6 功能	P, S	-16~+16	-6	同上
21	数字输出 O1 功能	P, S	-9~+9	5	0: 输出无效 1: 强制有效 2: 伺服准备好 3: 报警输出 4: 零速到达 5: 定位完成 6: 速度到达 7: 转矩限制中 8: 电磁抱闸输出 9: 零速锁定中 负号表示输出电平取反
22	数字输出 O2 功能	P, S	-9~+9	2	同上
23	数字输出 O3 功能	P, S	-9~+9	3	同上
24	内部速度 1	S	-6000~6000	0	1r/min
25	内部速度 2	S	-6000~6000	0	1r/min
26	内部速度 3	S	-6000~6000	0	1r/min
27	内部速度 4	S	-6000~6000	0	1r/min
28	内部速度 5	S	-6000~6000	0	1r/min
29	内部速度 6	S	-6000~6000	0	1r/min

30	内部速度 7	S	-6000~6000	0	1r/min
31	状态控制字 2		-32767~ 32767		对应 STB15-STB0
32	第一陷波器频率	P, S	100~2000	1500	Hz
33	第一陷波器宽度	P, S	0~20	2	
34	第一陷波器深度	P, S	0~100	0	
35	第二陷波器频率	P, S	100~2000	1500	Hz
36	第二陷波器宽度	P, S	0~20	2	
37	第二陷波器深度	P, S	0~100	0	
38	陷波器应用模式	P, S	0~3	0	0: 陷波器无效 1: 陷波器 1 有效 2: 陷波器 2 有效 3: 陷波器 1、2 有效
39	位置指令平滑系数	P	0~31	0	位置指令 FIR 滤波 的移动平均次数
40	反馈脉冲输出分频 系数	P, S	1000~ 15000	2500	单位: 电机反馈输出 到上位机的每转 脉冲个数 (×4)
41	指令脉冲输入 对应的电机 反馈脉冲个数	P	1000~ 25000	2500	单位: 脉冲 上位机输出的对应 电机转动一圈的脉 冲个数 (×4); 当 STB4 为零时, 电 子齿轮参数 PA13, PA14 为有效。 当 STB4 为 1 时, 电 子齿轮为使伺服电 机旋转一周所需要

					的指令输入脉冲直接计算。此时，电子齿轮参数无效。
42	电机额定电流◆	P, S	300~15000	680	0.01A
43	电机最高转速◆	P, S	100~9000	3000	1r/min
44	电流调节器控制模式选择	P, S	0~1	0	0: 电流矢量调节器 1: PI 电流调节器
45	报警时电机停车方式选择	P, S	0~13	0	0-电机自由滑行 10-动态制动
46	光栅尺极距/全闭环反馈脉冲数高位	P	0~1000	300	0.1mm/plus
47	光栅尺分辨率/全闭环反馈脉冲数低位	P	0~10000	1	0.01um/plus
48	开环运行电流	P, S	0~50	30	1% 电机额定电流的百分比
49	正余弦距离码编码器一圈的正余弦线数	P, S	50~30000	1250	脉冲
50	正余弦距离码编码器一圈的Z脉冲个数	P, S	8~500	40	个数
51	转子初始位置识别方式选择	P, S	0~2	0	0: 电流矢量控制方式（电机微动） 1: 开环寻找Z脉冲方式（电机运行范围较大） 2: 高频脉冲注入方式（不允许电机运

					行)
52	电机编码器反馈移位系数	P, S	0~10	0	该参数代表 2 的幂次, 设置为 1, 表示除以 2, 设置为 2, 表示除以 4, 以此类推。只适用于正余弦反馈类型或者海德汉 EnDat 协议绝对式反馈类型。
53	使能有效延迟时间	P, S	0~30000	300	0.1ms 使能信号输入后, 驱动单元内部上使能的延迟时间。
54	同步误差检测范围	P, S	0~32000	10	脉冲 STB14=1, 全闭环使能后, 参数 PB54 生效。 PB54=(电机每转脉冲数/电机运行一圈对应的全闭环反馈脉冲数)×6
55	第二编码器反馈移位系数	P, S	0~5	0	该参数代表 2 的幂次, 设置为 1, 表示除以 2, 设置为 2, 表示除以 4, 以此类推。只适用于正余弦反馈类型或者海德汉 EnDat 协议绝对式反馈类型。

注: 标注◆的参数, 在正确设置 PA-43 后会自动配置。

7.2.3 和伺服电机相关的参数说明

PA--17

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--17	最高速度限制	100~12000	2500	1r/min

功能及设置：

- ① 设置伺服电机的最高限速值。
- ② 与旋转方向无关。

PA--24

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--24	伺服电机磁极对数	1~120	3	

功能及设置：

- ① 设定伺服电机的磁极对数。例：3：表示电机磁极对数为 3
- ② 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

PA--25

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--25	编码器类型选择	0~15	4	

功能及设置：

- ① 设定伺服电机的编码器类型。
 - 0: 1024 线 1: 2000 线
 - 2: 2500 线 3: 6000 线
 - 4: ENDAT2.1
 - 5: BISS
 - 6: HiperFACE
 - 7: TAMAGAWA
 - 8: 1024 线正余弦增量式编码器
 - 9: 正余弦距离码编码器
 - 11: 海德汉 EnDat 协议绝对式光栅尺
 - 12: 方波增量型光栅尺
 - 13: 正余弦增量型光栅尺
 - 14-方波距离码光栅尺
 - 15-正余弦距离码光栅尺

PA--26

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--26	编码器零位偏移量	-32767~32767	0	

功能及设置：

- ① 设定伺服电机的编码器偏移量。
- ② 适配电机安装增量式编码器（PA--25=0, 1, 2, 3）时，本参数为距离零脉冲的脉冲数。
- ③ 电机编码器为绝对式编码器时，本参数为折算到 16 位分辨率时的脉冲数。

登奇 GK6（8）系列伺服电机：

GK6(8)-XXX-XXX61-**JE(JB)** JE(JB)表示安装海德汉EQN1325编码器
此时： $PA26 = 30000 / (PA--24)$ ；

PB--42

序号	名称	范围	缺省值	单位
PB--42	电机额定电流	300~15000	680	0.01A

功能及设置：

- ① 设定伺服电机的额定工作电流。
- ② 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

PB--43

序号	名称	范围	缺省值	单位
PB--43	电机最高转速	100~9000	3000	1r/min

功能及设置：

- ① 设定伺服电机的最高转速。
- ② 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

7.2.4 和位置控制相关的参数说明

PA--0

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--0	位置比例增益	20~10000	400	0.1Hz

功能及设置:

- ① 设定位置环调节器的比例增益。
- ② 设置值越大，增益越高，刚度越大，相同频率指令脉冲条件下，位置滞后量越小。但数值太大可能会引起振荡或超调。
- ③ 参数数值由具体的伺服型号和负载情况确定。

PA--1

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--1	位置前馈增益	0~150	0	1%

功能及设置:

- ① 设定位置环的前馈增益。
- ② 设定为 100%时，表示在任何频率的指令脉冲下，位置滞后量总是为 0。
- ③ 位置环的前馈增益大，控制系统的高速响应特性提高，但会使系统更容易产生振荡。
- ④ 不需要很高的响应特性时，本参数通常设为 0。

PA--11

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--11	定位完成范围	0~3000	100	0.0001 圈

功能及设置:

- ① 设定位置控制方式下定位完成脉冲范围:

$PA--11 * 0.0001 * \text{电机每转脉冲数}$

例：若设置 $PA--11 = 1000$ ，电机每转 10000 个脉冲。则定位完成范围为： $1000 * 0.0001 * 10000 = 1000$ 个脉冲。

- ② 本参数提供位置控制方式下驱动单元判断是否完成定位的依据，当偏差计数器内的剩余脉冲数小于或等于本参数设定的范围时，驱动单元认为定位已完成，定位完成开关量信号输出为 ON，否则为 OFF。
- ③ 位置控制方式下（PA--23=0），输出定位完成信号。

PA--12

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--12	位置超差范围	1~100	20	0.1 圈

功能及设置：

- ① 设置位置超差报警检测范围：
 $PA--12 * 0.1 \text{ 圈}$
 或 $(PA--12 * 0.1 * \text{电机每转脉冲数}) \text{ 个脉冲}$
- ② 位置控制方式下（PA--23=0），当位置偏差计数器的计数值超过本参数设定的范围时，驱动单元给出位置超差报警。
 例：若设置 $PA--12 = 20$, 电机每转 10000 个脉冲。则位置超差范围为： $20 * 0.1 = 2 \text{ 转}$ 或 $20 * 0.1 * 10000 = 20000 \text{ 个脉冲}$ 。

PA--13 / PA--14

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--13	位置指令脉冲分频分子	1~32767	1	
PA--14	位置指令脉冲分频分母	1~32767	1	

功能及设置：

- ① 设置位置指令脉冲的分倍频（电子齿轮）。
- ② 位置控制方式下（PA--23=0），通过对 PA--13 和 PA--14 参数设置，可以很方便地与各种脉冲源相匹配，以达到用户理想的控制分辨率（即角度/脉冲）。
- ③ $P \times G = N \times C$
 P：输入指令的脉冲数；

$$G: \text{电子齿轮比 } G = \frac{\text{位置指令脉冲分频分子}}{\text{位置指令脉冲分频分母}};$$

N: 电机旋转圈数;

C: 电机编码器每转脉冲数;

- ④ [例] 输入指令脉冲为 6000 时, 伺服电机旋转 1 圈, 电机编码器为 2500 线增量式光电编码器:

$$G = \frac{N \times C}{P} = \frac{1 \times 2500 \times 4}{6000} = \frac{5}{3}$$

则参数 PA--13 设为 5, PA--14 设为 3。

- ⑤ 电子齿轮比推荐范围为 $\frac{1}{50} \leq G \leq 50$

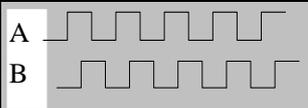
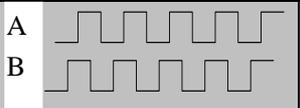
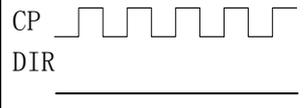
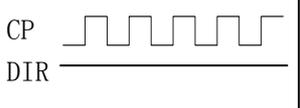
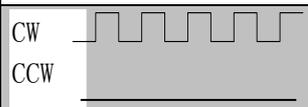
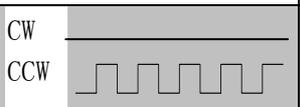
PA--22

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--22	脉冲指令输入方式	0~3	1	

功能及设置:

- ① 设置脉冲指令的输入形式。
- ② 通过参数设定为 3 种输入方式之一;
 - 0: 两相正交脉冲输入;
 - 1: 脉冲+方向;
 - 2: CCW 脉冲/CW 脉冲
- ③ CCW 是从电机的轴向观察, 逆时针方向旋转, 定义为反向。
CW 是从电机的轴向观察, 顺时针方向旋转, 定义为正向。

表 7.5 脉冲指令输入形式

信号输入引脚	脉冲形式		指令脉冲输入方式 (运动参数 PA--22) 设置
	正转	反转	
CP XS4-14 XS4-15 DIR XS4-16 XS4-17			0 (正交脉冲)
			1 (脉冲+方向)
			2 (CW+CCW)

PA--23

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--23	控制方式选择	0~7	0	

功能及设置:

① 选择驱动单元的控制方式:

- 0: 位置控制方式, 接收上位机位置脉冲指令
- 1: 外部速度控制方式, 接收上位机速度模拟量指令
- 3: 内部速度控制方式, 将参数 PA--20 的设定值作为速度指令
- 4: 多段速度模式
- 7: 电机编码器校零模式

PA--29

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--29	第二位置指令脉冲分频分子	1~32767	1	

功能及设置：

- ① 第二位置指令脉冲分频分子。
- ② 此参数在 STA--13 为 1 时有效。
- ③ 位置控制方式下 (PA--23=0)，通过对 PA--29 和 PA--14 参数设置,可以很方便地与各种脉冲源相匹配,以达到用户理想的控制分辨率 (即角度/脉冲)。

PA--30

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--30	第三位置指令脉冲分频分子	1~32767	1	

功能及设置：

- ① 第三位置指令脉冲分频分子。
- ② 此参数在 STA--13 为 1 时有效。
- ③ 位置控制方式下 (PA--23=0)，通过对 PA--30 和 PA--14 参数设置,可以很方便地与各种脉冲源相匹配,以达到用户理想的控制分辨率 (即角度/脉冲)。

PA--39

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--39	第四位置指令脉冲分频分子	1~32767	1	

功能及设置：

- ① 第四位置指令脉冲分频分子。
- ② 此参数在 STA--13 为 1 时有效。
- ③ 位置控制方式下 (PA--23=0)，通过对 PA--39 和 PA--14 参数设置,可以很方便地与各种脉冲源相匹配,以达到用户理想的控制分辨率 (即角度/脉冲)。

PA--33

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--33	位置前馈滤波时间常数	0~3000	0	ms

功能及设置：

- ① 设定前馈指令的滤波时间常数。
- ② 时间常数越小，控制系统的响应特性变快, 会使系统不稳定，容易产生振荡。

PA--35

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--35	位置指令平滑滤波时间	0~3000	1	

功能及设置：

- ① 设定位置指令的滤波时间常数。
- ② 滤波时间越小，控制系统的响应特性变快。
- ③ 滤波时间常数越大，控制系统的响应特性变慢，本参数通常可设为 0。

7.2.5 和速度控制相关的参数说明

PA--2

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--2	速度比例增益	20~10000	500	

功能及设置：

- ① 设定速度调节器的比例增益。
- ② 设置值越大，增益越高，刚度越大。参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载值情况确定。一般情况下，负载惯量越大，设定值越大。
- ③ 在系统不产生振荡的条件下，尽量设定较大的值。
- ④ 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

PA--3

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--3	速度积分时间常数	5~500	20	ms

功能及设置：

- ① 设定速度调节器的积分时间常数。
- ② 设置值越小，积分速度越快。参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。一般情况下，负载惯量越大，设定值越大。
- ③ 在系统不产生振荡的条件下，尽量设定较小的值。
- ④ 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

PA--4

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--4	速度反馈滤波因子	0~7	0	

功能及设置：

- ① 设定速度反馈低通滤波器特性。
- ② 数值越大，截止频率越低，电机产生的噪音越小。如果负载惯量很大，可以适当减小设定值。数值太大，造成响应变慢，可能会

引起振荡。

- ③ 数值越小，截止频率越高，速度反馈响应越快。如果需要较高的速度响应，可以适当减小设定值。

PA--6 / PA--38

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--6	加速时间常数	1~32000	200	1ms/2000rpm
PA--38	减速时间常数	1~32000	200	1ms/2000rpm

功能及设置：

- ① PA--6 表示电机从 0~2000r/min 的加速时间。
- ② PA--38 表示电机从 2000~0r/min 的减速时间。
- ③ 加减速特性是线性的。

PA--7

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--7	速度指令输入增益	0~6000	2000	1r/min

功能及设置：

- ① 设置外部模拟量速度指令的电压值与转速的关系。
设定值为+10V 电压对应的转速值（单位 1r/min）
- ② 只在外部速度控制方式下（PA--23=1）有效。

PA--8

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--8	速度指令零漂补偿	-1023~+1023	0	0.1rpm

功能及设置：

- ① 在外部速度控制方式下（PA--23=1），利用本参数可以调节外部模拟量速度指令输入的零漂。
- ② 调整方法如下：
将外部模拟量模拟输入端与信号地短接，设置本参数值，至电机不转。

PA--20

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--20	内部速度	-32000~32000	0	0.1r/min

功能及设置：

- ① PA--23=3 时，设置此参数作为速度指令。
- ② 一般在电机及驱动单元的试运行或测试时使用此参数。

PA--21

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--21	JOG 运行速度	0~2000	0	1r/min

功能及设置：

- ① 设置 JOG 操作的运行速度。
- ② 一般在电机及驱动单元的试运行或测试时使用此参数。

PA--23

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--23	控制方式选择	0~7	0	

功能及设置：

- ① 选择驱动单元的控制方式：

0：位置控制方式，接收上位机位置脉冲指令

1：外部速度控制方式，接收上位机速度模拟量指令

在外部速度控制方式下，可接收外部速度控制模拟量电压

DC -10V~+10V 或 DC 0V~+10V，通过设置扩展控制参数 STB--9 决定接收外部速度控制模拟量电压极性。

当 STB--9=0 时，接收外部速度控制模拟量电压 DC -10V~+10V，此时-10V~0V 电机反转，0V 电机停转，0V~+10V 电机正转。

当 STB--9=1 时，接收外部速度控制模拟量电压 DC 0V~+10V，此时如果电机正转开关量输入信号有效，0V~+10V 电机正转，如果电机反转开关量输入信号有效，0V~+10V 电机反转，如果电机正转和电机反转开关量输入信号无效，电机停转。

3: 内部速度控制方式, 将参数 PA--20 的设定值作为速度指令

4: 多段速度模式

在多段速度模式下, 由内部速度选择 3、内部速度选择 2、内部速度选择 1 开关量输入信号不同的组合用来选择不同的内部速度, 内部速度的数值可通过运动参数 PA--20 内部速度和扩展运动参数 PB--24 内部速度 1、PB--25 内部速度 2、PB--26 内部速度 3、PB--27 内部速度 4、PB--28 内部速度 5、PB--29 内部速度 6、PB--30 内部速度 7 设置。

开关量输入信号状态			
内部速度选择 3	内部速度选择 2	内部速度选择 1	选择的内部速度
OFF	OFF	OFF	PA--20 内部速度
OFF	OFF	ON	PB--24 内部速度 1
OFF	ON	OFF	PB--25 内部速度 2
OFF	ON	ON	PB--26 内部速度 3
ON	OFF	OFF	PB--27 内部速度 4
ON	OFF	ON	PB--28 内部速度 5
ON	ON	OFF	PB--29 内部速度 6
ON	ON	ON	PB--30 内部速度 7

7: 电机编码器校零模式

PA--42

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--42	速度到达范围	1~500	10	0.1r/min

功能及设置:

- ① 设置速度到达范围。
- ② 在速度控制方式下, 如果电机速度小于本设定值, 则速度到达开关信号为 ON, 否则为 OFF。

7.2.6 和输出转矩调节相关的参数说明

PA--5

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--5	最大力矩输出倍率	30~500	250	1%

功能及设置：

- ① 设置伺服电机的最大输出转矩。
- ② 设置值表示电机的最大输出转矩是电机额定转矩倍率，如 250 表示表示电机的最大输出转矩是电机额定转矩的 2.5 倍。
- ③ 任何时候，这个限制都有效。
- ④ 30~500 表示设定范围：0.3~5 倍的电机额定转矩。
- ⑤ 此参数会根据 PA--43 的设定值作相应的调整。

PA--15 / PA--16

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--15	正向最大力矩输出倍率	0~500	280	1%
PA--16	负向最大力矩输出倍率	-500~0	-280	1%

功能及设置：

- ① 设置伺服电机 CCW/CW 方向的内部转矩限制值。
- ② 设置值表示电机的正/负向最大输出力矩是电机额定转矩倍率，如 250 表示电机的正/负向最大输出力矩是电机额定转矩的 2.5 倍。
- ③ STA10 设为 1 时，这两个限制有效。
- ④ 如果设置值 $PA--15 > PA--5$ （或 $|PA--16| > PA--5$ ），则实际输出倍率限制为系统允许的最大力矩输出倍率 $PA--5$ 。
- ⑤ 0~500（-500~0）对应范围：0~5 倍的正/负向输出力矩。
- ⑥ $PA--15 \leq PA--5$ ； $|PA--16| \leq PA--5$ 。

PA--18

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--18	系统过载力矩设置	30~200	120	1%

功能及设置：

- ① 设置伺服电机的过载保护转矩值。
- ② 任何时候，这个限制都有效。
- ③ 30~200 表示系统过载力矩设定范围：0.3~2 倍的电机额定转矩。
- ④ PA--18 ≤ PA--5。
- ⑤ 正确设置 PA--43 号参数后，本参数会自动调整。

PA--19

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--19	系统过载时间设置	40~32000	1000	10ms

功能及设置：

- ① 设置系统允许的过载时间值。
- ② 设置值是单位时间计数值，单位为 10ms，例如设定为 1000，则表示允许的过载时间为 10s。
- ③ 任何时候，这个限制都有效。

PA--27

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--27	电流控制比例增益	10~32767	2600	

功能及设置：

- ① 设定电流环的比例增益。
- ② 若电机运行中出现较大的电流噪声或器叫声，可以适当减小设定值。
- ③ 设置太小，会使速度响应滞后。

PA--28

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--28	电流控制积分时间	1~2047	98	0.1ms

功能及设置：

- ① 设定电流环的积分时间常数。
- ② 若电机运行中出现较大的电流噪声或器叫声，可以适当增大设定值。
- ③ 设置太大，会使速度响应滞后。

PA--32

序号	名称	范围	缺省值	单位
PA--32	转矩指令滤波时间常数	0~500	0	0.1ms

功能及设置：

- ① 设转矩指令滤波时间常数。
- ② 时间常数越大，控制系统的响应特性变慢，会使系统不稳定，容易产生振荡。

7.2.7 非标配电机参数设置

在选择 HSV-180AD 系列伺服驱动单元时，建议根据表 7.3（常用伺服电机代码）来适配电机。

若所使用伺服电机代码不能在表 7.3 中找到，或使用其他厂家的伺服电机，则必须手动设置运行参数，具体操作步骤将详细介绍。

- 1、确认伺服电机规格是否与驱动单元规格相匹配。
- 2、确认伺服驱动单元是否支持伺服电机安装的编码器。
- 3、根据伺服电机型号设置以下参数，尤其是正确设置电机极对数和编码器类型参数。

PA--34：设置为 2003

PA--43：根据驱动单元类型设置

HSV-180AD-035：设置为 1

HSV-180AD-050：设置为 102

HSV-180AD-075：设置为 203

HSV-180AD-100：设置为 304

HSV-180AD-150：设置为 405

HSV-180A1D-100：设置为 304

HSV-180A1D-150：设置为 405

根据电机型号设置以下参数：

PA--17：最高速度限制

PA--24：伺服电机磁极对数

PA--25：伺服电机编码器类型

PA--26：伺服电机编码器零位偏移量设置为 0

PB--42：伺服电机额定电流

PB--43：伺服电机最高转速

4、PA--34：设置为 1230，在辅助菜单中保存参数，并重新给驱动单元上电。手动电机旋转一圈，观察驱动单元 DP-PFL，DP-PFH 显示电机实际位置脉冲数是否正确，然后驱动单元断电进入下一步。

5、确认伺服电机的相序是否正确。

务必保证电机轴端没有连接任何负载，先按 U-V-W 相序接线。驱动单元上电后，设置 STA-6=0，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开，然后切换驱动单元菜单至 TST-MD，按下 S 键，显示 FINISH，设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，此时电机开始向一个方向旋转(若电机不动或来回打晃，则需逐渐增大 PB-48 直至电机旋转)，观察驱动单元实际位置反馈 DP-PFL，DP-PFH 是否为正向增大(或观察 DP-SPD 是否为正速度)，若是，则电机相序为 U-V-W，动力线接法正确，否则，需改变动力线相序为 U-W-V，重新进行测试。

6、编码器零位偏移量 PA-26 参数的确定

(1) 如果伺服电机编码器类型为 TTL 增量式光电编码器编码器

①务必保证电机轴端没有连接任何负载，驱动单元上电后，设置驱动单元参数 PA-23=7，PA-26=0，设置 STA-6=0，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开，查看 DP-ABS,手动正转电机轴 2 圈左右 (ABS 的值应正值增加跳变一次以上)，参数保存，断电。

②驱动单元重新上电，调至辅助参数 CAL-ID，按下 S 键，显示 FINISH 后，设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，再查看状态参数 DP-ABS 的值，记下电机激励条件下 DP-ABS 的值。将其填入 PA-26 中，设置 STA-6=0，参数保存，断电。

③驱动单元重新上电，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开，查看状态参数 DP-ABS,手动正转电机轴 2 圈左右 (DP-ABS 的值应正值增加跳变一次以上)，调至辅助参数 CAL-ID，按下确认键，显示 FINISH 后，设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，查看状态参数 DP-TP0 的值是否在正负 200 以内，如果不在正负 200 以内，请重复上述①、②操作。如果状态参数 DP-TP0 的值在正负 200 以内，将参数 PA23 还原，设置 STA-6=0，参数保存，断电。

(2) 如果伺服电机编码器类型为 ENDAT2.1/2.2 协议或 BISS 协议绝对式编码器

① 务必保证电机轴端没有连接任何负载，驱动单元上电后，设置驱动单元参数 PA23=7，PA26=0，设置 STA-6=0，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开。参数保存，断电。

② 驱动单元重新上电，调至辅助参数 CAL-ID，按下确认键，显示 FINISH 后，设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，再查看状态参数 DP-TP0 的值，记下电机激励条件下 DP-TP0 的值，将数值填入 PA-26 中，将参数 PA23 还原，设置 STA-6=0，参数保存，断电。

(3) 如果伺服电机编码器类型为 HiperFACE 协议或 TAMAGAWA 协议绝对式编码器

① 务必保证电机轴端没有连接任何负载，驱动单元上电后，设置驱动单元参数 PA23=7，PA26=0，设置 STA-6=0，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开。参数保存，断电。

② 驱动单元重新上电，调至辅助参数 CAL-ID，按下确认键，显示 FINISH 后，设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，调至辅助参数 LP-SET，按下确认键，将参数 PA23 还原，设置 STA-6=0，参数保存，断电。

7、务必保证电机轴端没有连接任何负载，驱动单元上电后，设置驱动单元参数，用伺服驱动单元点动伺服电机或内部速度运行，根据运行状态，调整运行参数。

8、确认无误后将驱动单元接入系统正常运行。

7.3 控制参数模式

HSV-180AD 提供了两组 16 种状态位控制参数，如下表 7.6，表 7.7 所示；所有控制修参数修改后必须保存并重新上电才有效。

7.3.1 控制参数

表 7.6 控制参数一览表（状态控制字 1）

参数序号	名称	功能	说明
0	STA-0	位置指令接口选择	0: 串行脉冲
			1: NCUC 总线
1	STA-1	位置或速度指令取反	0: 不取反
			1: 指令取反
2	STA-2	是否允许反馈断线报警	0: 允许;
			1: 不允许;
3	STA-3	是否允许系统超速报警	0: 允许;
			1: 不允许;
4	STA-4	是否允许位置超差报警	0: 允许;
			1: 不允许;
5	STA-5	是否允许软件过热报警	0: 允许;
			1: 不允许;
6	STA-6	是否允许由系统内部启动 SVR-ON 控制	0: 不允许;
			1: 允许
7	STA-7	是否允许主电源欠压报警	0: 允许;
			1: 不允许;
8	STA-8	是否允许正向超程开关输入	0: 不允许;
			1: 允许;
9	STA-9	是否允许反向超程开关输入	0: 不允许;
			1: 允许;
10	STA-10	是否允许正负转矩限制	0: 不允许;
			1: 允许;
11	STA-11	编码器分频脉冲输出方向取反	0: 不取反
			1: 取反
12	STA-12	是否允许伺服电机过热报警	0: 允许;
			1: 不允许;
13	STA-13	电子齿轮比动态切换选择	0: 不允许动态切换电子齿轮比;
			1: 允许动态切换电子齿轮比;
14	STA-14	增益切换使能	0: 用于位置控制下不允许增益切换;
			1: 用于位置控制下允许增益切换;
15	STA-15	是否允许驱动单元过热报警	0: 允许
			1: 不允许

7.3.2 扩展控制参数

在运动参数中选择 PA--34，将其值设为 2003，即可打开扩展控制参数模式。HSV-180AD 共有 16 个扩展控制参数 STB。

表 7.7 扩展控制参数一览表（状态控制字 2）

参数号	名称	功能	说明
0	STB-0	脉冲指令来源	0: 位置脉冲来自上位机
			1: 位置脉冲来自内部 PA--20
1	STB-1	多圈编码器供电电池报警 允许	0: 不允许
			1: 允许
2	STB-2	输出 Z 脉冲宽度是否扩展	0: 不扩展
			1: 扩展
3	STB-3	定位完成输出模式选择	0: 位置跟踪偏差小于限定值
			1: 无位置指令输入且位置跟踪偏差小于限定值
4	STB-4	电子齿轮功能选择	0: 选择参数 PA--13 和 PA--14
			1: 选择 PB--41 指令脉冲对应的反馈个数计算电子齿轮比
5	STB-5	速度自适应功能选择	0: 不选择
			1: 选择
6	STB-6	速度反馈滤波器类型选择	0: 一阶低通滤波器
			1: 二阶低通滤波器
7	STB-7	位置滤波器选择	0: 低通滤波器
			1: 平滑滤波器
8	STB-8	是否允许使用急停功能	0: 不允许
			1: 允许

9	STB-9	模拟量电压极性选择	0: 外部速度控制模拟量电压极性 DC $-10V \sim +10V$, 此时 $-10V \sim 0V$ 电机反转, $0V \sim +10V$ 电机正转
			1: 外部速度控制模拟量电压极性 DC $0V \sim +10V$, 此时电机正转开关量输入信号有效, $0V \sim +10V$ 电机正转, 电机反转开关量输入信号有效, $0V \sim +10V$ 电机反转
10	STB-10	脉冲分频输出方式使能	0: 增量式编码器直接输出
			1: 数字式编码器分频输出
11	STB-11	保留	
12, 13	STB-12 STB-13	全闭环位置反馈信号类型选择	增量式编码器反馈(包括距离码类型) STB-13 = 0 STB-12 = 0
			BISS 协议绝对式编码器反馈 STB-13 = 0 STB-12 = 1
			ENDAT 协议绝对式编码器反馈 STB-13 = 1 STB-12 = 0
			正余弦 1Vpp 模拟信号反馈: STB-13 = 1 STB-12 = 1
14	STB-14	全闭环位置控制使能	0: 禁止全闭环功能
			1: 允许全闭环功能
15	STB-15	全闭环检查	0: 检测全闭环
			1: 不检测全闭环

第 8 章 运行与调整

注 意

- 驱动单元及电机必须可靠接地，PE 端子必须与设备接地端可靠连接。
- 必须检查确认接线无误后，才能接通电源。
- 必须接入一个紧急停止电路，确保发生故障时，电源能立即停止。
- 驱动单元故障报警后，重新启动前须确认故障已排除、伺服使能输入信号无效。
- 驱动单元及电机断电后至少 5 分钟内不得触摸，防止电击。
- 驱动单元及电机运行一段时间后，可能有较高温升，防止灼伤。

8.1 电源连接

8.1.1 上电前检查

在安装和连接完毕之后，在上电之前先检查以下几项：

- 1、对于 HSV-180AD-200 及以上规格驱动单元，AC220V 控制电源是否连接正确？输入电压是否正确？
- 2、强电电源端子 L1、L2、L3、U、V、W、P、BK、PE 接线是否正确、可靠？输入电压是否正确？
- 3、电源线、电机线有无短路或接地？
- 4、编码器电缆匹配、连接是否正确？
- 5、控制信号端子是否连接准确？电源极性和大小是否真确？
- 6、驱动单元和电机是否已固定牢固？

8.1.2 上电顺序

1、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元，接通驱动单元主回路电源（三相 AC380V）及外部直流 24V 电源，驱动单元的数码管显示器点亮，伺服报警（ALM）输出 OFF，伺服准备好输出（READY）输出 ON，驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点闭合。如果有报警出现，请断电检

查。

2、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元, 先接通驱动单元控制电源(单相 AC220V)及外部直流 24V 电源, 驱动单元的数码管显示器点亮, 伺服报警 (ALM) 输出 OFF, 伺服准备好输出 (READY) 输出 ON, 驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点闭合。如果有报警出现, 请断电检查。如果没有报警出现, 接通驱动单元主回路电源(三相 AC380V)。

3、需延时 1 秒, 才可接收伺服使能信号 (EN)。驱动单元检测到伺服使能输入 ON, 这时如果驱动单元无故障, 驱动单元面板上的使能灯 EN 绿灯点亮 (表示正常), 电机激励, 处于运行状态。若驱动单元检测有报警, 伺服报警 (ALM) 输出 ON, 伺服准备好输出 (READY) 输出 OFF, 驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点断开, 同时驱动单元面板上的使能灯 EN 绿灯熄灭, 报警灯 AL 红灯点亮(表示报警), 电机处于自由状态。此时应切断驱动单元主回电路电源, 进行故障检查。

4、如果是外部速度运行方式 (模拟量接口), 操作上位机输出模拟量指令至驱动单元, 使电机按指令正转或反转。

5、如果是位置运行方式 (脉冲量接口) 或外部速度运行方式 (脉冲量接口, 操作上位机输出脉冲指令至驱动单元, 使电机按指令运行。

8.1.3 电源接通及报警时序

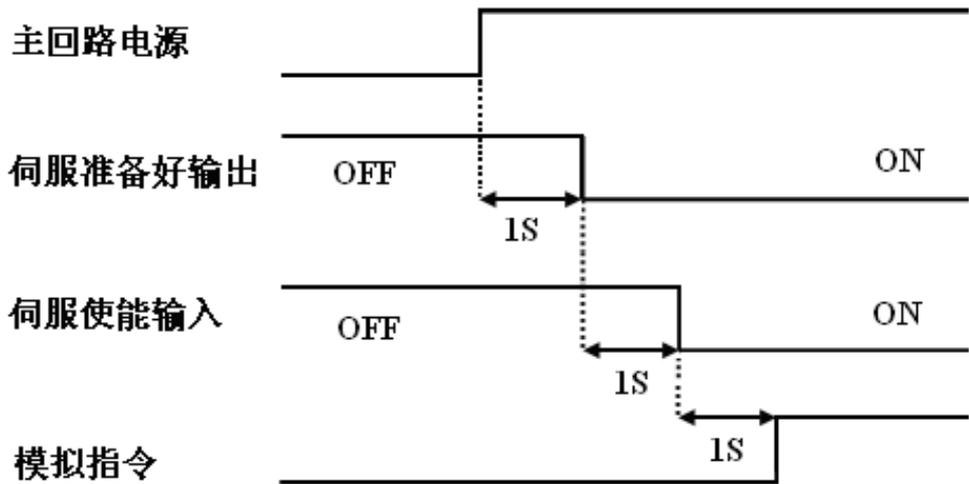


图 8.1 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元
电源接通时序图（模拟量指令）

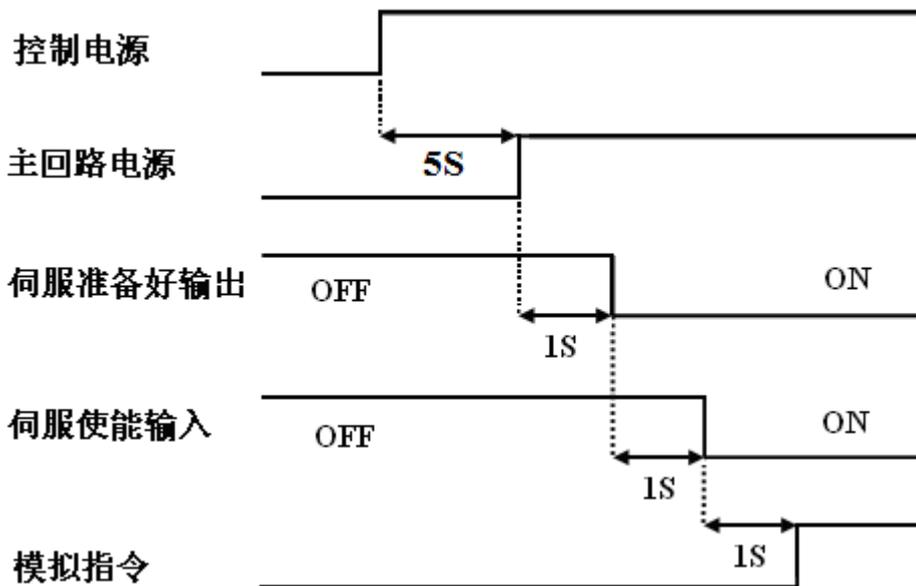


图 8.2 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元
电源接通时序图（模拟量指令）

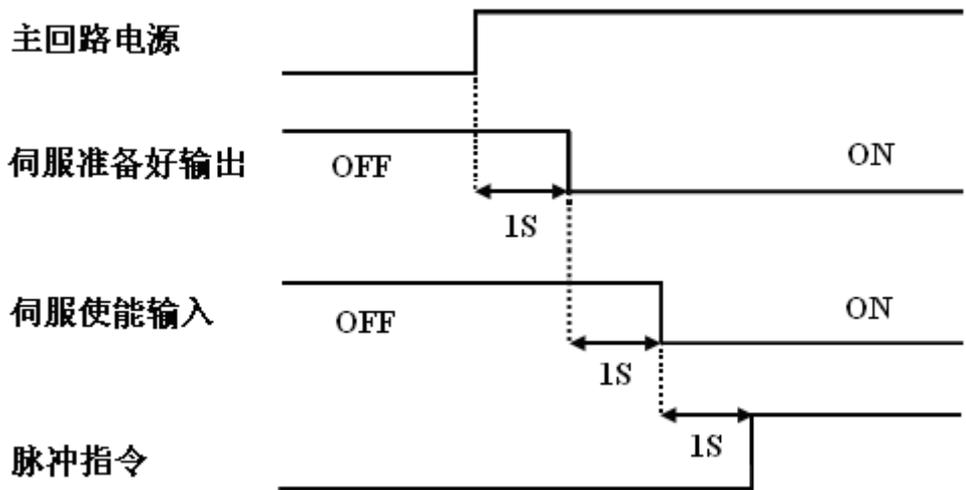


图 8.3 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元
电源接通时序图（脉冲指令）

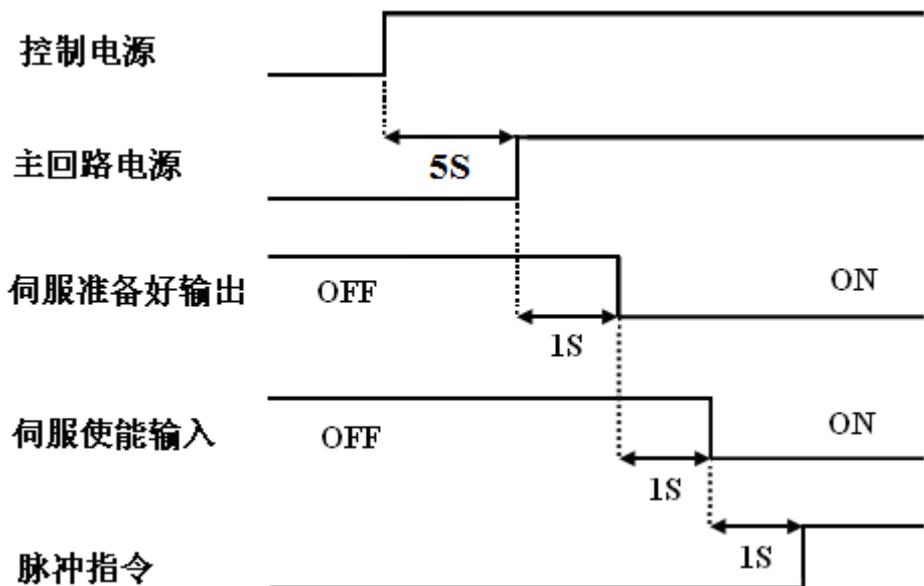


图 8.4 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元
电源接通时序图（脉冲指令）

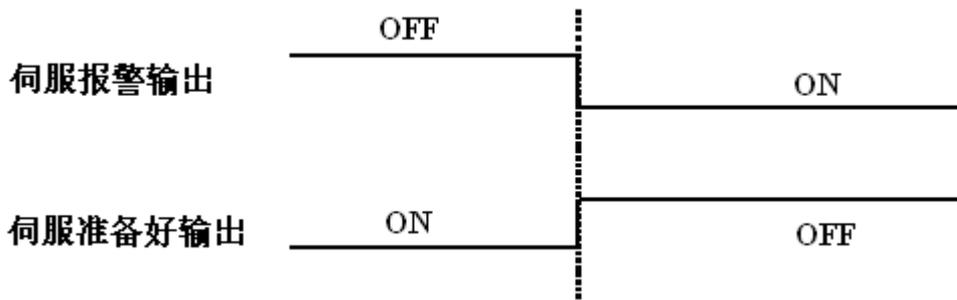


图 8.5 报警时序图

注：驱动单元在出现报警时，外部控制电路应通过伺服报警输出信号（ALM）或 XS5 输入/输出端子故障连锁及时采取应急措施。

8.1.4 断电顺序

1、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元，断开驱动单元主回路电源（三相 AC380V），驱动单元检测到强电断开，如果伺服使能信号（EN）一直输入 ON，驱动单元会显示(A-1, 欠压), 同时驱动单元面板上的使能灯 EN 绿灯熄灭，报警灯 AL 红灯点亮(表示报警)。

2、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元，先断开驱动单元主回路电源(三相 AC380V)，再断开驱动单元控制电源(单相 AC220V)及外部直流 24V 电源。驱动单元检测到强电断开，如果驱动单元控制电源(单相 AC220V)及外部直流 24V 电源还未断开，伺服使能信号（EN）一直输入 ON，驱动单元会显示(A-1, 欠压), 同时驱动单元面板上的使能灯 EN 绿灯熄灭，报警灯 AL 红灯点亮(表示报警)。

3、断开驱动单元主回路电源(三相 AC380V)后，由于驱动单元内部储能电容上的能量无法立刻泄放掉，因此断电 5 分钟后方能接线和拆线。

4、如果频繁接通断开驱动单元主回路电源，可能损坏其软启动电路。

8.1.5 报警清除

一共有三种方法清除报警：

1、关断电源（三相主电源），清除故障源后，重新给伺服驱动单元上电来清除报警（有些报警必须通过此方式清除）。

2、不关断电源（三相主电源），在清除故障源后，通过面板按键进入辅助模式，采用内部报警复位方式来清除报警，复位后驱动单元面板上的报警灯 AL 红灯熄灭(表示报警被清除)，伺服报警（ALM）输出 OFF，驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点闭合。

3、不关断电源（三相主电源），在清除故障源后，通过报警清除输入信号（ALM_RST），采用外部报警复位方式来清除报警，其时序如图 8.4 所示。复位后驱动单元面板上的报警灯 AL 红灯熄灭(表示报警被清除)，伺服报警（ALM）输出 OFF，驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点闭合。

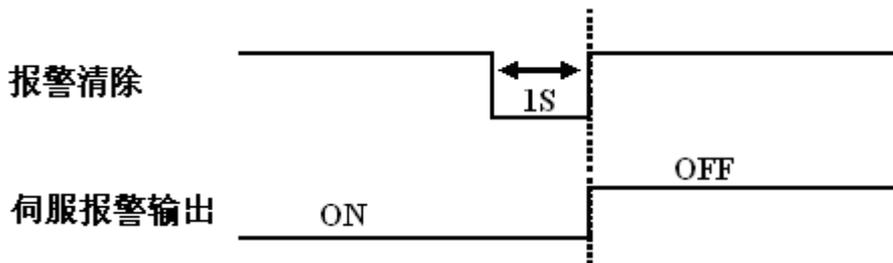


图 8.6 外部报警清除时序图

8.2 试运行

在进行以下任何运行前，必须先检查伺服驱动单元的电机参数设置及电机动力线相序接法是否正确。步骤如下：

1、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，接通三相交流 AC380V 强电。

2、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，不接三相交流 AC380V 强电，只接通单相交流 AC220V 控制电。

3、修改控制参数及运动参数：

STA--0 设为 0，STA--6 设为 0，

根据驱动单元规格及电机编码器类型修改以下参数：

PA--34：设置为 2003，

PA--25：电机编码器类型，

PA--26：电机编码器零位偏移量，

PA--43：驱动单元及电机类型代码。

4、设置完成后，将 PA--34 改为 1230；进入辅助菜单保存参数后断电。

5、将电机的编码器和电机的动力线接上，电机的动力线先按 U-V-W 相序接线。

6、务必保证电机轴端没有连接任何负载，对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。驱动单元上电后，设置 STA-6=0，确保电机轴能自由旋转，若电机有报闸则必须使报闸松开，然后切换驱动单元菜单至 TST-MD，按下 S 键，显示 FINISH，

设置 STA-6=1，驱动单元绿色使能灯亮，电机使能激励，此时电机开始向一个方向旋转(若电机不动或来回打晃，则需逐渐增大 PB-48 直至电机旋转，然后执行参数保存)，观察驱动单元实际位置反馈 DP-PFL，DP-PFH 是否为正向增大(或观察 DP-SPD 是否为正速度)，若是，则电机相序为 U-V-W，动力线接法正确，否则，需改变动力线相序为 U-W-V，重新进行测试。

注意：进行以上操作时，电机轴必须空载。

8.2.1 JOG 运行方式

1、参见第 5 章 5.8 节伺服驱动单元标准接线图。

2、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元, HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元: 不接电机编码器线缆和电机动力线, 接通三相交流 AC380V 强电。

3、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元: 不接电机编码器线缆和电机动力线, 不接三相交流 AC380V 强电, 只接通单相交流 AC220V 控制电。

4、修改控制参数及运动参数:

STA--0 设为 0,

STA--6 设为 1,

PA--34: 设置为 2003,

PA--25: 电机编码器类型, PA--26: 编码器零位偏移量,

PA--43: 根据驱动单元规格及电机类型设置。

5、保存参数: 将 PA--34 改为 1230 后进行参数保存操作, 将参数设定值写入 EEPROM 保存。关断电源, 并等待 30 秒钟 (因控制参数设置后需重新启动才能生效)。

6、将电机的编码器和电机的动力线接上。

7、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元, HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元: 只需接三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元: 先接通单相交流 AC220V 控制电源, 再接通三相交流 AC380V 强电。如果没有报警和任何异常情况, 这时驱动单元显示面板上的绿色使能指示灯点亮, 电机被激励, 处于零速状态。若有报警, 请根据报警号清除相应的故障源, 重新启动驱动单元。

8、JOG 运行: 在辅助模式下, 选择 JOG 方式, 数码管显示“JOG---”,

按 **S** 键就进入 JOG 运行，即点动。数码管显示“RUN---”，按下 ▲ 键并保持，电机按 JOG 速度正向运行，松开按键，电机停转，保持零速；按下 ▼ 键并保持，电机按 JOG 速度反向运行，松开按键，电机停转，保持零速。

8.2.2 内部速度运行方式

- 1、参见第 5 章 5.8 节伺服驱动单元标准接线图。
- 2、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，接通三相交流 AC380V 强电。
- 3、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，不接三相交流 AC380V 强电，只接通单相交流 AC220V 控制电。
- 4、修改控制参数及运动参数：
STA--0 设为 0，STA--6 设为 1，PA--34：设置为 2003，
PA--25：电机编码器类型，PA--26：编码器零位偏移量，
PA--43：根据驱动单元规格及电机类型设置，
PA--23：设置为 3，驱动单元工作在内部速度方式。
- 5、保存参数：将 PA--34 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存。关断电源，并等待 30 秒钟。
- 6、将电机的编码器和电机的动力线接上。
- 7、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。如果没有报警和任何异常情况，这时驱动单元显示面板上的绿色使能指示灯点亮，电机被激励，处于零速状态。若有报警，请根据报警号清除相应的故障源，重新启动驱动单元。
- 8、运行：将 PA--20 设为一不为零的值（注意其单位是 1r/min），按 **S** 键确认，电机便会按设定的速度运转。

8.2.3 外部速度运行方式（模拟量接口）

1、参见第 5 章 5.8.2 节伺服驱动单元标准接线图。

2、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，接通三相交流 AC380V 强电。

3、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，不接三相交流 AC380V 强电，只接通单相交流 AC220V 控制电。

4、修改控制参数及运动参数：

STA--0 设为 0，STA--6 设为 0，PA--34：设置为 2003，

PA--25：电机编码器类型，PA--26：编码器零位偏移量，

PA--43：根据驱动单元规格及电机类型设置，

PA--23：设置为 1，驱动单元工作在外部速度控制方式。

根据需要设置速度参数

PA--7：+10V 电压对应的转速值（单位 1r/min），

PA--8：速度指令零漂补偿值。

5、将 PA--34 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存，关断电源，并等待 30 秒钟。

6、将电机的编码器和电机的动力线、指令线接上。

7、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。确认没有报警和任何异常情况
后，操作上位机输出伺服使能开关量输出信号至驱动单元 XS4 指令输入/
输出接口 3 脚（EN），使伺服使能（EN）ON，这时驱动单元面板上的 EN

绿色使能指示灯点亮（表示正常），电机激励，处于零速状态。

8、操作上位机输出模拟量指令信号至驱动单元 XS4 指令输入/输出接口 27、28、12、13 脚（GNDAM、AN+、AN-），使电机按指令正转或反转。

8.2.4 位置运行方式（脉冲量接口）

1、参见第 5 章 5.8.1 节伺服驱动单元标准接线图。

2、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，接通三相交流 AC380V 强电。

3、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，不接三相交流 AC380V 强电，只接通单相交流 AC220V 控制电。

4、修改控制参数及运动参数：

STA--0 设为 0，

STA--6 设为 0，

PA--34：设置为 2003，

PA--25：电机编码器类型，PA--26：编码器零位偏移量，

PA--43：根据驱动单元规格及电机类型设置，

PA--23：设置为 0，驱动单元工作在位置控制方式。

根据需要设置脉冲指令输入方式参数

PA--22：脉冲指令输入方式。

5、将 PA--41 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存，关断电源，并等待 30 秒钟。

6、将电机的编码器和电机的动力线、指令线接上。

7、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。确认没有报警和任何异常情况
后，操作上位机输出伺服使能开关量输出信号至驱动单元 XS4 指令输入/

输出接口 3 脚 (EN)，使伺服使能 (EN) ON，这时驱动单元面板上的 EN 绿色使能指示灯点亮 (表示正常)，电机激励，处于零速状态。

8、操作上位机输出脉冲指令至驱动单元 XS4 指令输入/输出接口 14、15、16、17 脚 (CP+、CP-、DIR+、DIR-)，使电机按指令运转。

8.2.6 全闭环

1、参见第 5 章 5.8.3 节伺服驱动单元标准接线图。

2、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元,
HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，接通三相交流 AC380V 强电。

3、对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：不接电机编码器线缆和电机动力线，不接三相交流 AC380V 强电，只接通单相交流 AC220V 控制电。

4、修改控制参数及运动参数：

STA--0 设为 0, STA--6 设为 0,

STB--14 设置为 0, 选择禁止全闭环功能, PA--34: 设置为 2003,

PA--25: 电机编码器类型, PA--26: 编码器零位偏移量,

PA--43: 根据驱动单元规格及电机类型设置,

PA--23: 设置为 0, 驱动单元工作在位置控制方式,

根据需要设置脉冲指令输入方式参数 PA--22: 脉冲指令输入方式。

5、将 PA--34 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存，关断电源，并等待 30 秒钟。

6、将电机的编码器线接上。

7、手动旋转伺服电机，查看 DP-PFL DP-PFH 值（此时显示的是电机编码器的反馈值），确定电机正、反转时反馈脉冲的计数方向；

8、STB--14 设置为 1, 选择允许全闭环功能；

设置 STB--12、STB--13 参数，选择第二位置编码器类型。

第二位置编码器类型	STB-13	STB-12
光电增量式编码器（TTL 方波）	0	0
BISS 协议绝对式编码器	0	1
ENDAT2.1/2.2 协议绝对式编码器	1	0
正余弦编码器（1Vpp 模拟信号）	1	1

9、将 PA--34 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存，关断电源，并等待 30 秒钟。

10、将第二位置编码器接上。

11、手动旋转伺服电机，查看 DP-FPL DP-FPH 值（此时显示的是第二位置编码器的反馈值），确保电机正、反转时反馈脉冲的计数方向与上述第 7 步一致。

如果反馈脉冲的计数方向与上述第 6 步反馈脉冲的计数方向不一致，请将 PA--10 参数设置为 512，使第二位置编码器反馈脉冲取反即可。

12、根据需要设定其它参数，将 PA--34 改为 1230 后将参数设定值写入 EEPROM 保存，关断电源，并等待 30 秒钟。

13、将电机的动力线接上。

14、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接通三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。

将 PA--17, PA--21 参数改小，STA--6 设为 1，用 JOG 点动进行测试。测试正常后，STA--6 设为 0，关断电源，并等待 30 秒钟。

15、将指令线接上。

16、对于 HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150 驱动单元，HSV-180A1D-100, 150, 200, 300 驱动单元：只需接通三相交流 AC380V 强电。对于 HSV-180AD-200, 300, 450 驱动单元：先接通单相交流 AC220V 控制电源，再接通三相交流 AC380V 强电。

确认没有报警和任何异常情况后，操作上位机输出伺服使能开关量输出信号至驱动单元 XS4 指令输入/输出接口 3 脚（EN），使伺服使能（EN）ON，这时驱动单元面板上的 EN 绿色使能指示灯点亮（表示正常），电机激

励，处于零速状态。

17、操作上位机输出脉冲指令至驱动单元 XS4 指令输入/输出接口 14、15、16、17 脚（CP+、CP-、DIR+、DIR-），使电机按指令运转。14、连接系统运行。

8.3 运行调整

注 意
<ul style="list-style-type: none">● 错误的参数设置可能导致设备故障和意外，启动前应确认参数的正确性及合理性。● 建议先进行空载调试后，再作负载调试。

8.3.1 基本增益设置

1、速度控制

[速度比例增益](运动参数 PA--2)设定值，此设定值越大，增益越高，刚度越大。参数数值应根据具体的伺服驱动单元型号和负载情况确定。在不发生振荡的条件下，尽量设置较大的值。一般情况下，负载惯量越大，[速度比例增益]的设定值越大。

[速度积分时间常数](运动参数 PA--3)设定值，此设定值越小，积分速度越快。根据给定的条件，应尽量设置较小的值。[速度积分时间常数]设定的值小，响应速度会提高，但是容易产生振荡。在不发生振荡的条件下，尽量设置较小的值。[速度积分时间常数]设定太大时，在负载变动的情况下，速度将变动较大。一般情况下，负载惯量越大，[速度积分时间常数]的设定值越大。

2、位置控制

先按上面方法，设置合适的[速度比例增益]和[速度积分时间常数]

[位置前馈增益](运动参数 PA--1)，此参数值大时，系统的高速响应特性提高，但会使系统的位置不稳定，容易产生振荡。一般设置为 0。

[位置比例增益](运动参数 PA--0)设定值，此设定值越大，增益越高，刚度越大，相同频率指令脉冲条件下，位置滞后量越小。参数数值应根据具体的伺服驱动单元型号和负载情况确定。在稳定范围内，尽量设置较大的值。[位置比例增益]设置的太大时，位置指令的跟踪特性好，滞后误差

小，但是在定位完成时，容易产生振荡。

如果要求位置跟踪特性特别高时，可以增加[位置前馈增益]设定值。但如果太大，会引起超调和振荡。[位置比例增益]的设定值可以参考下表

位置比例增益推荐值

刚度	[位置比例增益]
低刚度	500~1000
中刚度	1000~2000
高刚度	2000~3000

8.3.2 电子齿轮设置

在位置控制方式下，通过位置指令脉冲分频分子(运动参数 PA--13)和位置指令脉冲分频分母(运动参数 PA--14)，可以方便地与控制器相匹配，以达到用户理想的位置控制分辨率。

位置分辨率(一个脉冲行程 Δl)决定于伺服电机每转行程 ΔS 与编码器每转反馈脉冲 P_t ，可以用下式表示：

$$\Delta l = \frac{\Delta S}{P_t}$$

式中， Δl ：一个脉冲行程(mm)；

ΔS ：伺服电机每转行程(mm/转)；

P_t ：编码器每转反馈脉冲数(脉冲/转)。

P_t 值：

①增量式光电编码器 $P_t=4 \times C$ ，C 为编码器线数。

②EQN1325 绝对式编码器， $P_t=131072$ ；

指令脉冲要乘上电子齿轮比 G 后才转化为位置控制脉冲，所以一个指令脉冲行程 Δl^* 表示为

$$\Delta t^* = \frac{\Delta S}{P_t} \times G$$

式中， $G = \frac{\text{位置指令脉冲分频分子}}{\text{位置指令脉冲分频分母}}$

8.3.3 启停特性调整

伺服系统启停特性即加减速时间，由负载惯量及启动、停止频率决定，也受伺服驱动单元和伺服电机性能的限制。频繁的启停、过短有加减速时间、负载惯量太大会导致驱动单元和电机过热、主电路过压等报警，必须根据实际情况进行调整。

1、 负载惯量与启停频率

用于启动、停止频率高的场合，要事先确认是否在允许的频率范围内。允许的频率范围随电机种类、容量、负载惯量、电机转速的不同而不同。在负载惯量为 m 倍电机惯量的条件下，伺服电机所允许的启停频率及推荐加减速时间(运动参数 PA--6 及 PA--38)如下(仅在速度运行模式下):

负载惯量倍数与允许的启停频率

负载惯量倍数	允许的启停频率
$m \leq 3$	>100 次/分钟: 加减速时间 100ms 或更少
$m \leq 5$	50~100 次/分钟: 加减速时间 200ms 或更少

2、 伺服电机的影响

不同型号伺服电机所允许的启停频率及加减速时间随负载条件、运行时间、占载率、环境温度等因素而不同，请参考电机说明书、根据具体情况进行调整，避免因过热而报警或影响使用寿命。

3、调整方法

一般负载惯量应在电机转子惯量 5 倍以内，在大负载惯量下使用，可能会发生在减速时主电路过电压或制动异常，这时可以采用下面方法处理：

- 增大加减速时间常数(运动参数 PA--6 及 PA--38)，可以先设得大一点，再逐步降低至合适值（只在驱动单元工作在速度控制方式下有效）。
- 减小最大力矩输出设置值(运动参数 PA--5)，降低电流限制值。
- 降低电机最高速度限制(运动参数 PA--17)。
- 安装外加的再生制动装置。

更换功率、惯量大一点的电机(注意与驱动单元相匹配)。

第 9 章 故障诊断

注 意

- 参与检修人员必须有相应专业知识和能力。
- 伺服驱动和电机断电至少 5 分钟后，才能触摸驱动单元和电机，防止电击和灼伤。
- 驱动单元故障报警后，须根据报警代码排除故障后才能投入使用。
- 复位报警前，必须确认 EN（伺服使能）信号无效，防止电机突然启动引起意外。

9.1 保护诊断功能

1、HSV-180AD 系列伺服驱动单元提供了三十多种不同的保护功能和故障诊断。当其中任何一种保护功能被激活时，驱动单元面板上的报警灯 AL 点亮，同时进入显示菜单 DP-ALM 可查看具体的报警号，伺服报警（ALM）输出 ON，驱动单元 XS5 输入/输出端子故障连锁继电器常开触点断开。

2、在使用驱动单元时要求将伺服报警输出（ALM）或 XS5 输入/输出端子故障连锁接入上位机，当伺服驱动单元保护功能被激活时，上位机通过检测伺服报警输出（ALM）或 XS5 输入/输出端子故障连锁信号而采取应急措施。

3、在清除故障源后，可以通过切断电源，重新给驱动单元上电来清除报警；也可以通过面板按键进入辅助模式，采用内部报警复位方式来清除报警；也可以通过报警清除输入信号（A_CL），采用外部报警复位方式来清除报警。

4、带有◆标记的保护不能以报警复位方式清除，只有切断电源，清除故障源后，再接通电源重新上电后才能清除。

表 9.1 报警信息一览表

报警代码	报警名称	原因及处理方法
0	正常	无报警发生
1	主电路欠压	①驱动单元三相强电进线是否接触良好？ ②主电路电源电压过低？
2	主电路过压◆	①驱动单元内置制动电阻是否完好？ ②外接制动电阻规格、接线是否正确？ ③主电路电源电压过高？
3	IPM 模块故障◆	①驱动单元散热是否正常？ ②系统负载过大？ ③查看参数设置是否合适 (PA5, PA25 及 PA26)？ ④PA2 号参数是否设置太大？ ⑤电机动力线是否连接正确？ ⑥屏蔽线连接是否完整、可靠？
4	制动故障◆	①驱动单元内置制动电阻是否完好？ ②外接制动电阻规格、接线是否正确？
5	保留	
6	电机过热	①电机温度过高 ②STA-12 设置为 1 可屏蔽此报警
7	编码器数据信号错误	①编码器电缆是否连接可靠？ ②编码器线缆是否太长？
8	编码器类型错误	①码器电缆是否连接？ ②PA25 号参数设置是否正确？ ③确认编码器未损坏？
9	系统软件过热	①电机堵转？ ②机动力线相序是否正确？

		<p>③机动力线是否连接牢固？</p> <p>④PA-26 参数设置是否正确，电机是否飞车？</p>
10	过电流	<p>①电机堵转？</p> <p>②PA5、PA18、PA19 号参数设置是否正确？</p> <p>③PA26 号参数设置是否正确？</p> <p>④驱动单元负载过大？</p> <p>⑤驱动单元与电机是否匹配？</p>
11	电机超速	<p>①PA17 号参数设置是否正确？</p> <p>②编码器反馈信号是否正确？</p> <p>③工作在全闭环模式：查看全闭环反馈脉冲方向是否与半闭环反馈方向一致？</p> <p>④PB43 号参数设置是否正确？</p>
12	跟踪误差过大	<p>①确认编码器信号是否正常？</p> <p>②PA12 号参数设置是否正确？</p> <p>③运行参数如 PA27、PA2 参数是否调整合理？</p> <p>④使用了全闭环，未接全闭环线缆？</p>
13	电机长时间过载	<p>①PA18、PA19 号参数设置是否正确？</p> <p>②电机相序是否接反？</p>
14	控制参数读错误◆	<p>① 重新保存参数</p>
15	指令超频	<p>① 给定指令频率超过 PA17 号参数所对应的频率值，查看 PA17 号参数设置是否合理？</p> <p>②查看 PA23 号参数设置是否合理？</p> <p>③检查系统电子齿轮比、编码器类型或工作模式设置是否正确？</p> <p>④PB42 及 PB43 号参数设置是否正确？</p>

16	控制板硬件故障	①DSP 与 FPGA 通信故障 ②重新保存参数
17	驱动单元过热	①驱动单元温度超过设定值（100℃） ②STA15 设置为 1 可屏蔽此报警
18	保留	
19	AD 转换故障	①AD 转换数据通讯故障或电流传感器故障
20	反向超程警告	①驱动单元 CCW 或 CW 输入端子断开
21	正向超程警告	
22	系统自识别调整错误	①惯量识别错误 ②检查运行参数，尤其是 PA18 等参数设置 ③检查系统惯量与电机是否匹配？
23	NCUC 数据帧 校验错误	①总线通讯故障 ②总线连接是否可靠？
24	保留	
25	NCUC 通讯链路 断开错误	①总线通讯断开或不正常 ②复位驱动单元或系统
26	电机编码器信号 通讯故障	①绝对式编码器通讯故障 ②编码器线缆是否正常连接？ ③PA25 号参数设置与电机编码器是否一致？
27	全闭环正余弦编码器 信号失真	①全闭环编码器线缆是否正常连接？ ②全闭环编码器类型设置是否正确？
28	全闭环编码器信号 通讯故障	①全闭环编码器线缆是否正常连接？ ②全闭环绝对式编码器类型设置是否正确？

29	电机与驱动单元 匹配错误	①PA43 号参数的设置是否与所使用的驱动单元及电机相匹配？
31	增量式编码器自动找零失败	① 电机负载转矩是否很大，使得电机不能起 ② 编码器零位信号是否不稳定或丢失？
33	增量式编码器零点丢失	①编码器零位信号是否不稳定或丢失？
34	多摩川编码器电池警告	①多摩川编码器的电池电量不足或电池接线不良？
35	多摩川编码器多圈位置出错	①多摩川编码器多圈位置不正常，一般是编码器故障
36	多摩川编码器计数溢出	①多摩川编码器计数出现溢出，位置不正常，电机单方向旋转时间过长？
37	全闭环编码器计数错误	①编码器计数过程不正常，一般是编码器故障，可用 STA2 屏蔽此报警
38	适配多摩川编码器电机零位不正常警告信息	① 使用多摩川编码器时，未对电机进行零位调整？ ② 编码器故障？
39	适配多摩川编码器电机非华大电机警告	①重新写电机参数
40	适配多摩川编码器华大电机型号代码错误	①华大电机适配编码器故障
41	非绝对式编码器初始相位错误	①用于增量式/距离码编码器上电初始相位检测； ②增大 PB48 和 PA10，再重新上电识别

版本历史说明：

- 1、HSV-180AD 系列交流伺服驱动单元使用说明书 V1.00 2012.4
 - (1) HSV-180AD-035, 050, 075, 100, 150, 200, 300, 450 使用说明
 - (2) 软件版本 V2.4
- 2、HSV-180AD 系列交流伺服驱动单元使用说明书 V1.10 2012.8
 - (1) 增加华大 HB 系列交流永磁伺服电机规格
 - (2) 增加华大 HB 系列交流永磁伺服电机代码
 - (3) 增加模拟量电压极性选择功能
 - (4) 软件版本 V1.10
- 3、HSV-180AD 系列交流伺服驱动单元使用说明书 V2.00 2015.9
 - (1) 增加永磁同步电机转子初始位置辨识功能
 - (2) 增加适配距离码正余弦编码器的功能
 - (3) 增加适配直线电机的功能
 - (4) 增加编码器（包括第二编码器）反馈移位功能
 - (5) 完善全闭环功能
 - (6) 完善适配力矩电机的功能
 - (7) 解决适配 sick 编码器电机运行偶尔出现抖动的问题
 - (8) 解决位置/速度模式切换时电机抖动的问题
 - (9) 解决适配 EnDat 协议绝对式编码器运行中断线不报警的问题
 - (10) 软件版本 V2.55 及以上版本