

销售咨询热线：**400-168-2718**
 售后服务电话：0755-26722719-630

五星服务 成就客户

众为兴已经在全国核心城市建立了多个服务中心，构建了一支技能完善，训练有素的服务团队。
 “五星服务”是众为兴推出的运动控制行业领先的服务品牌，致力为客户提供优良的服务，与客户一道成长。



- ★**专业**：技能完善，训练有素的工程及客服团队；
- ★**高效**：以客户为中心的客服流程；
- ★**便捷**：深度覆盖全国重点城市的多个服务中心；
- ★**响应**：快速响应客户的个性化需求；
- ★**定制**：为客户提供系统的行业定制化方案。



中国领先的运动控制解决方案提供商

深圳众为兴技术股份有限公司

地址：深圳市南山区艺园路马家龙田厦IC产业园5楼
 邮编：518052
 电话：0755-2672 2719
 传真：0755-2609 9262
 E-mail：tech@adtechcn.com
 Http：//www.adtechcn.com

国际销售与服务支持

(International sales and service support)
 Tel：+86 755 2609 9116
 E-mail：export@machine-controller.com
 Http：//www.machine-controller.com



微信公众号

ADT2017001B

产品综合手册



深圳众为兴技术股份有限公司成立于2002年。作为中国领先的运动控制解决方案提供商，众为兴建立了运动控制、电机驱动、数控应用和工业机器人四大产品体系。公司产品广泛应用在工业机器人、印刷包装、金属加工、轻纺家居、电子装备、特种机床等领域，成为运动控制行业应用领域的代表性品牌。

公司在全国多个重点城市设立了联络处及服务中心，并逐步建立面向全球的销售服务网络，产品已远销欧美、中东、东南亚、香港和台湾等110个国家和地区。



深圳总部



总部营销中心



总部培训现场



自动化生产线

产品目录

1	工业组态屏系列 触摸式显示屏系列 按键式系列 触摸+按键式系列		01		
2	脉冲运动控制器 总线运动控制器 嵌入式控制器 普及型运动控制卡	高性能运动控制卡 扩展I/O模块		03	
3	QXM 系列（脉冲型） QXE 系列（总线型） EM 总线系列 QS 系列（脉冲型）	QH 混合伺服系列 步进驱动系列		17	
4	QXS 系列伺服电机 ACH 系列伺服电机 直线模组 86 系列混合伺服电机		58		
5	AVS 系列视觉定位系统		73		
6	AR系列 4 轴机器人 FR系列 4 轴机器人 TR系列 3 轴机器人 SD系列 6 轴机器人		75		
7	3-6 轴点胶控制系统 3-6 轴视觉点胶控制系统 7-12 轴弹簧机控制系统 数控车床/铣床控制系统	数控雕刻控制系统 6 轴铣床控制系统 SCARA 机器人控制系统 冲压机械手控制系统	注塑机械手控制系统 RC610A 6轴机器人控制系统 RX600系列 6轴机器人控制系统 MTC500A 模板机控制系统		79

人机界面

规格		型号	工业组态屏系列	触摸显示屏系列		按键式系列	按键式系列	触摸+按键式系列
		TV1002CM	TV9008CM	TV9104CM	TV5310	TV5600	ADT-RPB07	
产品图片								
产品特性	液晶屏	10.2 "TFT	8 "TFT	10.4 "TFT	3.5 "TFT	4.3 "TFT	8 "TFT	
	触摸屏	电阻式	电阻式	电阻式	/	/	电阻式	
	显示颜色	65535真彩	262144真彩	262144真彩	65535真彩	65535真彩	262144真彩	
	显示比例	16:9	4:3	4:3	4:3	4:3	4:3	
	分辨率	1024*600	800*600	800*600	320*240	480*272	800*600	
	输入电压	DC24V	DC24V	DC24V	可选: 24V(17V-30V) 5V(4.5V-5.5V)	DC5V	DC24V	
	按键数	/	/	/	42	53	45	
外部接口	显示接口	/	/	/	/	/	/	
	串行接口	COM1(RS232) COM2(RS485) 可扩展(COM3,COM4)	RS422 / 以太网口 (可选)	HMI(RS422) COM(RS232)	ADT-HMI	ADT-HMI	RS422 / 以太网口 (可选)	
	以太网口	1		1	/	/		
	USB接口	1主1从	1主	1主	1主	1主1从	1主1从	
	CAN接口	可扩展	/	/	/	/	/	
产品规格	机壳材料	工业塑料	工业塑料	工业塑料	工业塑料	工业塑料	工业塑料	
	安装方式	嵌入式	嵌入式	嵌入式	手持式	壁挂式、手持式	壁挂式、手持式	
	外观尺寸	274*193(mm)	224.4*171.4*33.4(mm)	310*232*50(mm)	241*126*32mm	298*135*56mm	393*249*74mm	
	开孔尺寸	261*180(mm)	/	/	/	/	/	
	外壳颜色	灰色	深灰色	黑色	黑色	黑色	黑色	
应用环境	存储温度	-10°C~60°C	-10°C~60°C	-10°C~60°C	-25°C~80°C	-10°C~60°C	-10°C~60°C	
	工作温度	0°C~45°C	0°C~45°C	0°C~45°C	20°C~95°C	0°C~45°C	0°C~45°C	
	工作湿度	5%~90%	5%~90%	5%~90%	20%~95%	5%~90%	5%~90%	

脉冲型 6 轴运动控制器



AMC1600P

支持 6 轴 36 路输入 24 路输出

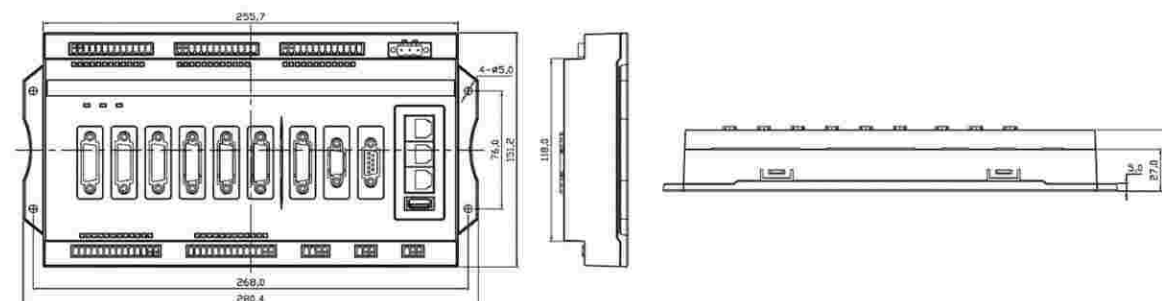
产品规格

型号	AMC1600P	
输入	开关量输入	24 路通用数字量输入 + 12 路限位信号输入
	输入电压	24V
	通用输入最小电流	2mA
	通用输入最大电流	8mA
	隔离电压	3750 rms
	隔离方式	光耦隔离
	光耦输入延时	< 0.1MS
输出	开关量输出	24 路数字量输出
	输出信号类型	漏极开路输出
	模拟量DA输出	2路
	额定电流	1A (单路最大电流可达 2A)
脉冲	通道	6轴
	最高脉冲频率	2MHz
	输出信号类型	5V差动输出
	编码器反馈	6路AB相、Z相
	输出方式	脉冲+脉冲、脉冲+方向
接口	USB	1主
	LVDS	/
	RS232	1
	RS485	1
	网口	3
	SD	/
	手持盒	1
	手摇轮	1
应用环境	CAN口	1
	储存温度	-20 °C — 80 °C
	工作温度	-10 °C — 50 °C
	储存湿度	0% — 95%
	工作湿度	20% — 95%

产品配置

名称	说明
人机界面	支持MODBUS通讯组态屏
伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器
电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机

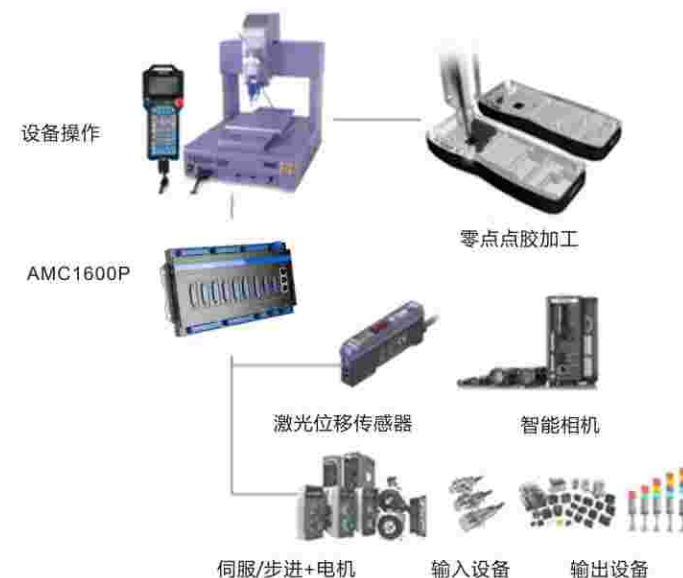
结构安装尺寸 (单位: mm)



应用行业

点胶、滴塑、喷涂、植毛制刷、切割、锁螺丝 等行业

应用案例



EtherCAT 总线控制器



AMC1600E
IEC61131-3 编程
可支持 16 轴总线, 6 轴脉冲

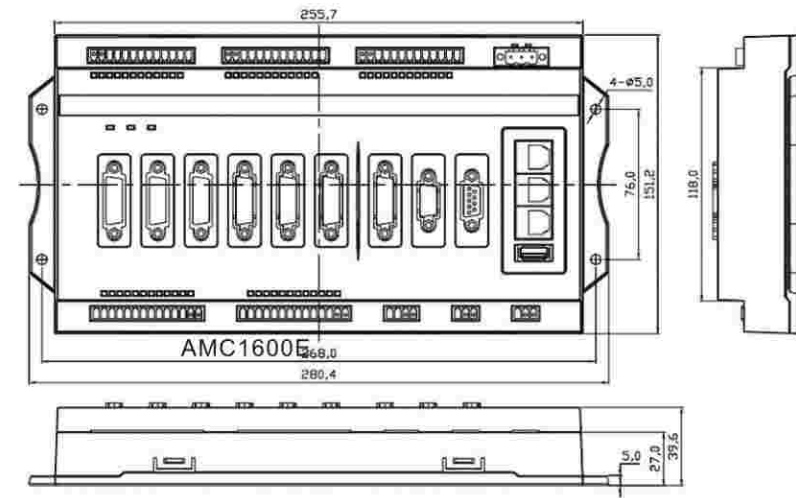
产品规格

型号		AMC1600E
内存	容量	512MB
	百兆网口	1
接口	千兆网口	2
	VGA	/
	HDMI	/
	DVI-D	/
	USB	1个(USB 2.0)
	LED	Power, ALARM RUN
	RS232	1
	RS485	1
	RS422	/
	CAN口	1
运动控制	插槽	/
	控制轴数	16轴
	运动控制周期	1ms
	最大轴组数	8组

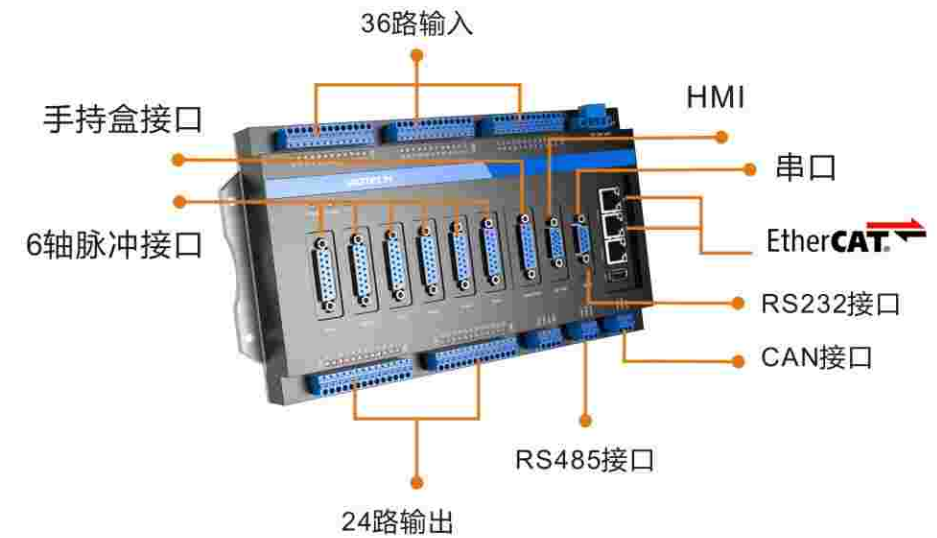
产品配置

名称	AMC1600E
人机界面	支持MODBUS通讯组态屏
IO模块	16 输入 16输出 EtherCAT 通讯 ET1616B
总线伺服驱动器	参考 QXE、EM 系列伺服驱动器及电机选型
电机	参考 QXE、EM 系列伺服驱动器及电机选型

结构安装尺寸 (单位: mm)



AMC1600E 接线图



应用行业



锂电行业



包装行业



印刷行业

CNC 嵌入式控制器



CNC4940 (4 轴)



CNC4960 (6 轴)

功能特性

- 微米级插补精度；
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级；
- 具备网络接口，支持远程监视和 DNC 文件传输加工；
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统；
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警；
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀；
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便；
- 高速智能速度预处理运动加工，加工平稳；
- 具备 RS485 扩展总线，支持 IO 外设扩展；
- 采用国际标准 G 代码，具有超大存储空间，支持多文件与大文件加工及存贮；
- 支持强大的 B 类宏解析功能，方便用户开发自己的运动控制程序；
- DXF+G 代码模板图形解析；
- 3D 图形仿真功能；
- 多达 2000 段的前瞻及轨迹平滑算法，支持 NURBS 样条曲线插补；
- 断电保存功能、密码保护、屏保功能等；

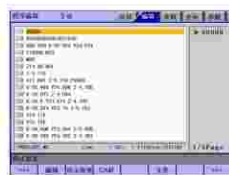
参数表格化

输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。



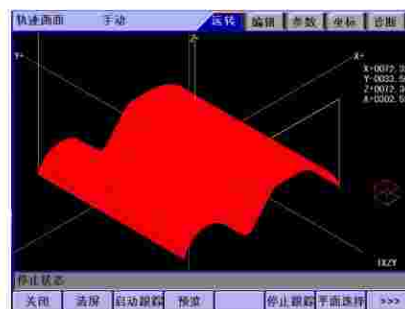
多界面选择

支持多种语言界面显示，故障自动报警提示。丰富的加工资讯显示，加工时间、件数。



图形仿真功能

显示加工程序的图形以及实际运行时的刀具移动轨迹，在加工过程中进行刀具路径实时仿真，检验编制的加工程序是否正确。



可选配件



手持盒



附加面板

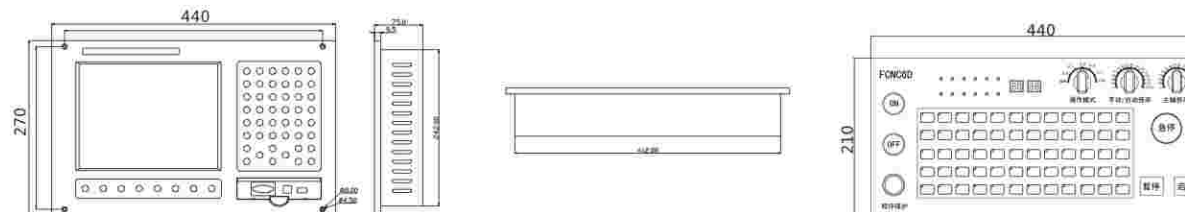


伺服单元



输入/输出分线器

外形尺寸图 (单位: mm)



产品配置

产品型号	物料名称	说明
CNC4940	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器
CNC4960	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机

普及型运动控制卡



ADT-8940A1 (4 轴)



ADT-8960 (6 轴)

产品规格

产品型号	ADT-8940A1	ADT-8960
轴数	4	6
数字输入	40	32
数字输出	16	16
编码器	4	6
直线插补	任意2-4轴	任意2-6轴
圆弧插补	软件圆弧	软件圆弧
硬件缓存	2M 硬件缓存实现	2M 硬件缓存实现
最大脉冲频率	4MHz	4MHz
基本功能	T、S型加减速； 实时改变速度及目标位置； 硬件停止功能； 多轴同动同停； 位置锁存。	T、S型加减速； 实时改变速度及目标位置； 硬件停止功能； 位置锁存； 手动减速功能； 具有 16 路可配置输入/输出 IO。

软件支持

- 操作系统：DOS、WINDOWS95/98/NT/2000/XP、WINCE、WIN7
- 编程环境：C/C++/VC/VB/C#/C++Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式 DOS 和 Windows 的应用示例

应用环境

- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝露

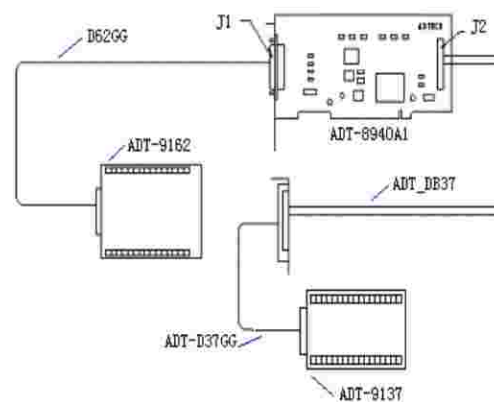
产品配置

产品型号	名称	型号描述	数量
ADT-8940A1	接线板	ADT-9137/ADT-9162	1
	数据传输线	ADT-D37GG/ADT-D62GG	1.5M*1
	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器	
	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机	
ADT-8960	接线板	ADT-9162A/ADT-9162B/ADT-9164	1
	数据传输线	ADT-DB64/ADT-D62GM	1.5M*1
	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器	
	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机	

接线示意图

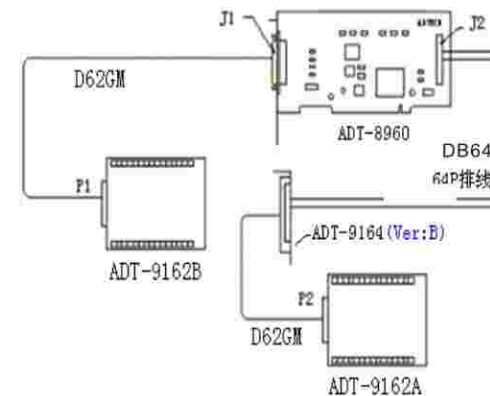
ADT-8940A1 (4 轴)

主卡尺寸：160*107mm
接线板尺寸：9137-125*87.6mm
9162-136*72mm



ADT-8960 (6 轴)

主卡尺寸：178*109mm
接线板尺寸：9162A/B-136*72mm
9164-101*58mm



应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
- ◆ 工业机器人设备；
- ◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
- ◆ PCB加工等行业；
- ◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- ◆ 雕刻设备；
- ◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



高性能运动控制卡



ADT-8949G1 (4轴)



ADT-8969G1 (6轴)

产品规格

产品型号	ADT-8949G1	ADT-8969G1
轴数	4	6
数字输入	36	60
数字输出	32	40
编码器	4	6
直线插补	任意2-4轴	任意2-6轴
圆弧插补	任意2-3轴	任意2-3轴
硬件缓存	一万段	一万段
最大脉冲频率	5MHz	5MHz
基本功能	T、S、E、C型加减速； 速度前瞻功能； 样条曲线功能； 龙门双驱功能； 位置锁存功能； 缓存中增加输出控制功能； 多进程同时控制功能。	T、S、E、C型加减速； 速度前瞻功能； 样条曲线功能； 电子凸轮、电子齿轮； 缓存中增加输出控制功能； 多进程同时控制功能； 持双通道独立预处理插补功能，手摇轮控制功能； 兼容两种编程方式：基于脉冲当量和以脉冲为单位。

软件支持

- 操作系统：DOS、WINDOWS95/98/NT/2000/XP、WINGCE、WIN7
- 编程环境：C/BC++/VC/VB/C#/C++/Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式 DOS 和 Windows 的应用示例

应用环境

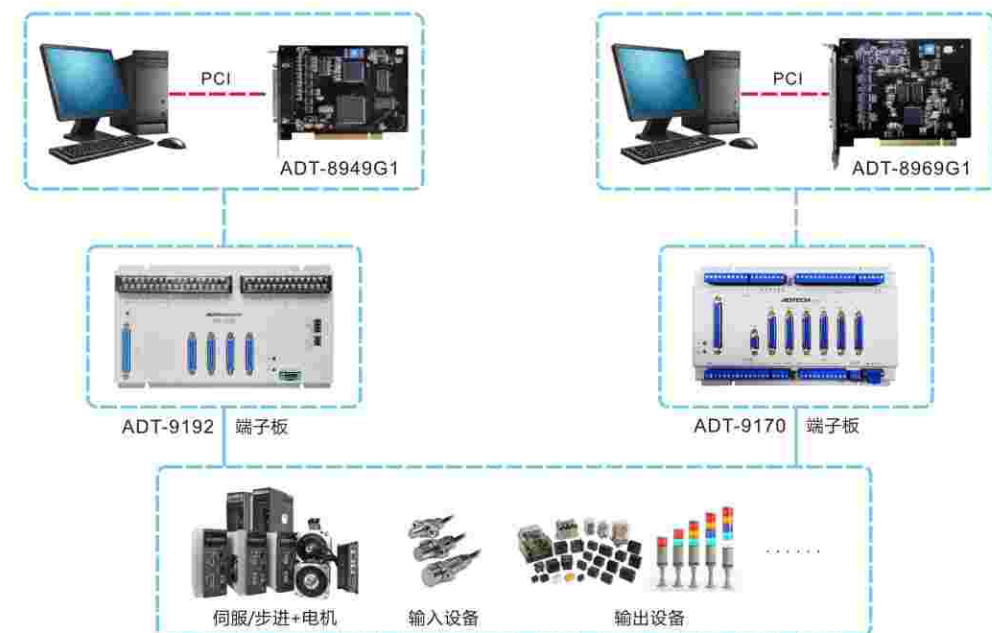
- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝结

产品配置

产品型号	名称	型号描述	数量
ADT-8949G1	接线板	ADT-9192	1
	数据传输线	ADT-D62GG	1.5M*1
	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器	
	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机	
ADT-8969G1	接线板	ADT-9170	1
	数据传输线	ADT-62GG	1.5M*1
	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器	
	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机	

接线示意图

接线板尺寸：274*160*30mm



应用领域

- 机器视觉及自动检测设备；
- 工业机器人设备；
- 生物、医学自动采样设备；
- 广告行业：数控围字机；
- PCB加工等行业；
- 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- 雕刻设备；
- 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



MODBUS(RS485) 扩展 IO 模块



ET102A
24输入



ET202A
24输出

EtherCAT 总线 IO 模块



ET1616B
16输入, 16输出

产品规格

产品型号		ET102A输入	ET202A输出	ET1616B
数字量输入	输入通道	24路	/	16路
	输入电压	24VDC	24VDC	24VDC
	信号输入类型	光耦输入	/	光耦输入
	输入电压	0V-24V	DC24V 5A AC220V 3A	24V
	输入逻辑	IN00~IN07及IN14~IN23 低电平有效 IN08~IN15 可选择有效电平	/	高电平有效
	隔离电压	/	10000V	3750V rms
	输入电流	7mA~15mA	/	60mA
输出数字量	输出通道	/	24路	16路
	信号输出类型	/	断路器	漏型
	输出电流	/	DC24V 5A AC220V 3A	1A(TYP) 2A(MAX)
模拟量	输入类型	/	/	/
	输出类型	/	/	/
物理特性	尺寸规格	150mm*123mm*40mm	238mm*123mm*40mm	116.2*100*68.5mm
	工作温度	-5°C~50°C	-5°C~50°C	-20°C~60°C
	储存温度	-30°C~70°C	-30°C~70°C	-25°C~85°C

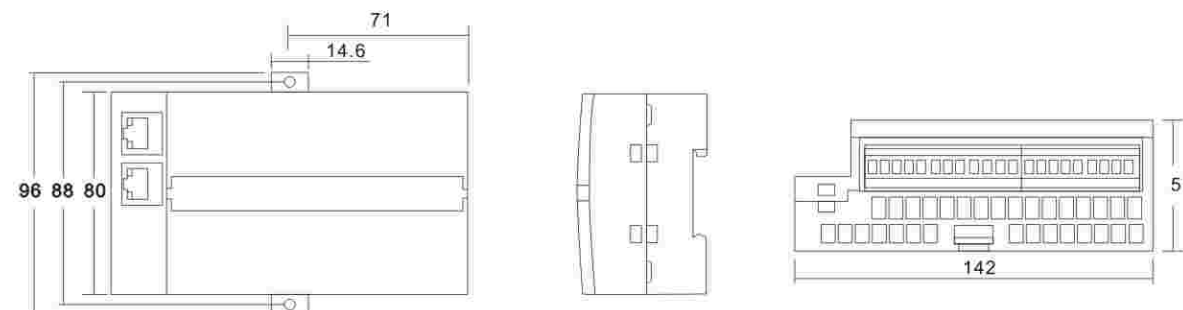
产品配置

名称	型号	描述
总线控制器	AMC1600E	EtherCat总线, 可支持16轴
总线伺服驱动器	参考 EM、QXE 系列伺服驱动器及电机选型	
电机	参考 EM、QXE 系列伺服驱动器及电机选型	



AMC1600E

ET1616B 安装尺寸图 (单位: mm)



应用行业

锂电、包装、印刷、3C制造等高速总线应用场合。



锂电行业



包装行业



印刷行业



3C制造

EM 系列 EtherCAT 总线 IO 模块

模块式，安装简便，可任意组合。

EtherCAT适配器



产品型号及名称	
EM8200	
EtherCAT适配器	
总线参数	
从站数量	65535
I/O点数	根据控制器
电缆	五类双绞线
传输距离	100m (站距距离)
总线速率	100Mbps
电源参数	
电源输入	24V DC(±50%)
电源输出	5V DC / 670mA
公共端电源	24V DC(±20%)
技术参数	
适配IO数量	32
输入输出	1024字节输入 1024字节输出
监控类型	温度监控系统电源监控
站号告警	-
其他特性	-
认证	CE
物理参数	
尺寸规格	94mm × 68mm × 50mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~+85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

8通道数字量输入模块



产品型号及名称	
EM1118	
8通道数字量输入模块	
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	25mA
公共端输入电压	24V DC
公共端电压允许范围	24 V DC(±25%)
输入特性	
输入通道数	8
输入信号类型	NPN
输入额定电压	0V DC(±3V)
输入逻辑1信号	-3~3V
输入逻辑0信号	15~30 V
去抖动时间	可配置: 1~10ms, 默认值: 3ms
输入电流典型值	3mA
隔离耐压	500V
隔离方式	光耦隔离
认证	CE
诊断和报警	
模块温度异常告警	支持
系统电源监控	支持
物理参数	
尺寸规格	94mm × 68mm × 12mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

8通道数字量输出模块



产品型号及名称	
EM2118	
8通道数字量输出模块	
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	66mA
公共端输入电压	24V DC
公共端电压允许范围	24 V DC(±25%)
输入特性	
输出通道数	8
输出信号类型	漏型
输出额定电压	0V DC(±3V)
驱动能力	单通道500mA
负载类型	阻性负载、感性负载、灯负载
隔离耐压	500V
隔离方式	光耦隔离
认证	CE
诊断和报警	
模块温度异常告警	支持
系统电源监控	支持
物理参数	
尺寸规格	94mm × 68mm × 12mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

高速计速模块



产品型号	EM5021
产品名称	高速计数模块
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	210mA
输入特性	
输入通道数	1
输入信号类型	差分
输入电压	24V DC(±20%)
计算模式	线性计数器形式、环形计数器形式
计数器功能选择	计数累加、计数清零、采样计数、周期脉冲计数器 向上/向下连续、单词、循环计数
计数范围	频率、旋转速度、周期测量 0~4294967295或2147483648~2147483647
最大输入脉冲频率	1M hz
正交编码器	X1、X2、X4
隔离耐压	现场侧和数字侧500V，通道间不隔离
信号线最大连接距离	10M
认证	CE
诊断和报警	
模块温度监控	支持
系统电源监控	支持
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃

定位模块



产品型号	EM5121
产品名称	定位模块
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	210mA
输入特性	
轴数	1
输出电压	24V DC(±20%)
最大输出脉冲频率	1M hz
脉冲输出分辨率	10M hz
转向模式	方向脉冲、CW/CCW、正交模式
控制方式	点动、定位
最大脉冲数	4294967296
脉冲信号占空比	50%(±10%)
加速上升时间	65000ms
减速下降时间	65000ms
脉冲输出方法	差分
隔离耐压	现场侧和数字侧500V，通道间不隔离
信号线最大连接距离	10M
认证	CE
诊断和报警	
模块温度监控	支持
系统电源监控	支持
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃

输出模块



产品型号	EM4014
产品名称	4通道模拟量输出模块
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	230mA
输入特性	
输入通道数	4
输入电压	0~10V
负载能力	> 5kΩ
负载类型	阻性负载，容性负载
分辨率	14位
精度	0.05%
隔离耐压	现场侧和数字侧500V，通道间不隔离
认证	CE
诊断和报警	
模块温度监控	支持
系统电源监控	支持
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

电源模块



产品型号	EM0012
产品名称	电源模块
电源规格	
系统电源电压	24V DC(±50%)
公共端电压	24VDC(18~36V)
输出系统电压	5V±5%
输出系统电流	1000mA
认证	CE
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

输入模块

产品型号	EM3004
产品名称	4通道模拟量输入模块
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	210mA
输入特性	
输入通道数	4
输入电压/电流	0~10V
输入滤波	可配置: 0~10ms, 默认值3ms
输入阻抗	> 500kΩ
分辨率	12位
精度	0.10%
隔离耐压	现场侧和数字侧500V，通道间不隔离
认证	CE
诊断和报警	
模块温度监控	支持
系统电源监控	支持
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

输入模块

产品型号	EM3024
产品名称	4通道模拟量输入模块
电源规格	
系统电源电压	5V DC(±10%)
系统电流消耗	210mA
输入特性	
输入通道数	4
输入电压/电流	0~10V
输入滤波	可配置: 0~10ms, 默认值3ms
输入阻抗	> 500kΩ
分辨率	16位
精度	0.02%
隔离耐压	现场侧和数字侧500V，通道间不隔离
认证	CE
诊断和报警	
模块温度监控	支持
系统电源监控	支持
物理特性	
尺寸规格	100mm*68mm*15mm
工作温度	0~55℃
存储温度	-25~85℃
相对湿度	95%，无冷凝
防护等级	IP20

QX 系列伺服驱动器



兼容性

支持直线电机，伺服电机，音圈电机，DDR，直流电机，空心杯等



高速、高响应、高精度定位

响应频率：2.89KHz 24位增量、绝对值编码器 0~2ms整定时间

<p>24bit</p> <p>支持 高精度编码器</p>	<p>2.89KHz</p> <p>速度响应频率</p>	<p>0~2ms</p> <p>整定时间</p>	<p>1024细分</p> <p>biss协议编码器</p>
--	-------------------------------------	---------------------------------	---------------------------------------

振动抑制

6个陷波滤波器、多频抑制、低频抑制

<p>6</p> <p>限位滤波器</p>	<p>多频振动抑制</p>	<p>≥0.6Hz 20Hz</p> <p>高/低频共振抑制</p>	<p>Input Shaping</p> <p>抑制末端抖动</p>
------------------------------	---------------	---	---

总线通讯

RS485 Modbus、EtherCAT

<p>RS485</p> <p>Modbus</p>	<p>EtherCAT</p>
-----------------------------------	------------------------

内置PLC功能

I/O 10入9出；

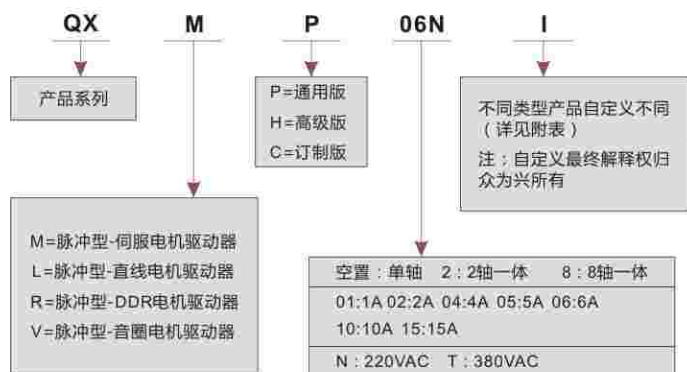
<p>内置PLC功能</p>	<p>10/9</p> <p>I/O</p>
-----------------------	-------------------------------

其它功能

自整定，全闭环，电子凸轮，电子齿轮，龙门同步，螺距补偿，故障自诊断，捕捉比较等

<p>自动参数整定</p>	<p>全闭环</p>	<p>电子凸轮</p>	<p>龙门同步</p>	<p>螺距补偿</p>
<p>故障智能诊断</p>	<p>多功能实时监视</p>	<p>编程操作</p>	<p>内部多点位控制</p>	<p>原点复归机能</p>

QX 系列脉冲伺服命名规则



命名定义附表

自定义项注释	
QXM	
A	多圈绝对值编码器
I	单圈绝对值 & 增量式编码器
QXL QXR	
T & T01	通用型, 支持以下编码器: 1. 光栅&磁栅; 2. 增量式编码器 (AB正交信号5V) 3. 霍尔传感器 (单端霍尔&差分霍尔) 4. PTC温度保护; 5. 模拟量编码器 (正弦波) *需此项功能请购买 QX-XEN01转换器; 6. 绝对值编码器 (BiSS / EnDat2.2)

QXM 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²) 无刹车/有刹车
QXMP01NI-B QXMH01NI-B	QXSS-04010EI QXSS-04010EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	100	0.32	0.95	1	3	3000	6000	0.06
QXMH01NA-B	QXSS-04010EA	A:24bit多圈								
QXMP02NI-B QXMH02NI-B	QXSS-06020EI QXSS-06020EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.15/0.17
QXMH02NA-B	QXSS-06020EA	A:24bit多圈								
QXMP04NI-B QXMH04NI-B	QXSS-06040EI QXSS-06040EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.27/0.29
QXMH04NA-B	QXSS-06040EA	A:24bit多圈								
QXMP05NI-B QXMH05NI-B	QXSS-08075EI QXSS-08075EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	0.96/1.06
QXMH05NA-B	QXSS-08075EA	A:24bit多圈								
QXMP05NI-B QXMH05NI-B	QXSS-08075CI QXSS-08075CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	750	3.5	9.5	5	13.5	2000	3500	1.2
QXMH05NA-B	QXSS-08075CA	A:24bit多圈								
QXMP05NI-B QXMH05NI-B	QXSS-08100EI QXSS-08100EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1000	3.18	9.55	4.9	14.7	3000	4500	1.2/1.3
QXMH05NA-B	QXSS-08100EA	A:24bit多圈								
QXMP02NI-B QXMH02NI-B	QXSH-04010EI QXSH-04010EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	100	0.32	1.11	1.7	5.1	3000	6000	0.071/0.074
QXMH02NA-B	QXSH-04010EA	A:24bit多圈								
QXMP02NI-B QXMH02NI-B	QXSH-06020EI QXSH-06020EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.29/0.31
QXMH02NA-B	QXSH-06020EA	A:24bit多圈								
QXMP04NI-B QXMH04NI-B	QXSH-06040EI QXSH-06040EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.56/0.58
QXMH04NA-B	QXSH-06040EA	A:24bit多圈								
QXMP04NI-B QXMH04NI-B	QXSH-08075EI QXSH-08075EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	1.56/1.66
QXMH04NA-B	QXSH-08075EA	A:24bit多圈								
QXMP05NI-B QXMH05NI-B	QXSH-08100EI QXSH-08100EB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1000	3.18	9.54	4.9	14.7	3000	4500	2.4/2.5
QXMH05NA-B	QXSH-08100EA	A:24bit多圈								

QXM 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²) 无刹车/有刹车
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSH-13100CI QXSH-13100CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	13.9/15.9
QXMH10NA-B	QXSH-13100CA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSH-13150CI QXSH-13150CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	20/22
QXMH10NA-B	QXSH-13150CA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSM-13100CI QXSM-13100CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	4.6/6.6
QXMH10NA-B	QXSM-13100CA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSM-13150CI QXSM-13150CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	6.7/8.7
QXMH10NA-B	QXSM-13150CA	A:24bit多圈								
QXMP15NI-B QXMH15NI-B	QXSM-13200CI QXSM-13200CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	2000	9.55	28.6	10.5	31.5	2000	3000	8.7/10.7
QXMH15NA-B	QXSM-13200CA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSH-13085BI QXSH-13085BB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	850	5.5	16.5	6.9	20.7	1500	3000	13.53
QXMH10NA-B	QXSH-13085BA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSH-13130BI QXSH-13130BB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	1300	8.28	24.84	7.8	28.5	1500	3000	20.3
QXMH10NA-B	QXSH-13130BA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSM-13260CI QXSM-13260CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	2600	10	25	10	20	2500	3000	19.4
QXMH10NA-B	QXSM-13260CA	A:24bit多圈								
QXMP15NI-B QXMH15NI-B	QXSH-18270BI QXSH-18270BB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	2700	17.19	29.7	10.5	29.7	1500	2000	37.6
QXMH15NA-B	QXSH-18270BA	A:24bit多圈								
QXMP15NI-B QXMH15NI-B	QXSH-18300BI QXSH-18300BB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	3000	19	47	12	29.6	1500	3500	70
QXMH15NA-B	QXSH-18300BA	A:24bit多圈								
QXMP15NI-B QXMH15NI-B	QXSH-13380CI QXSH-13380CB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	3800	15	30	13.5	27	2500	3000	27.7
QXMH15NA-B	QXSH-13380CA	A:24bit多圈								
QXMP10NI-B QXMH10NI-B	QXSM-13230BI QXSM-13230BB	I:24bit单圈 B:17bit单圈	2300	15	30	9.5	18	1500	2000	27.7
QXMH10NA-B	QXSM-13230BA	A:24bit多圈								

QXL 直线电机驱动器-选型表

QXL脉冲型		QXE总线型		适配电机	适配电机编码器
P型	H型	P型	H型		
QXLP02NT01-B	QXLH02NT01-B	QXEP02NE	QXEH02NE	各类直线电机, 持续电流2A.	ABZ数字输出 光栅/磁栅系统
QXLP04NT01-B	QXLH04NT01-B	QXEP04NE	QXEH04NE	各类直线电机, 持续电流4A.	
QXLP05NT01-B	QXLH05NT01-B	QXEP05NE	QXEH05NE	各类直线电机, 持续电流5A.	
QXLP06NT01-B	QXLH06NT01-B	QXEP06NE	QXEH06NE	各类直线电机, 持续电流6A.	
QXLP10NT01-B	QXLH10NT01-B	QXEP10NE	QXEH10NE	各类直线电机, 持续电流10A.	
QXLP15NT01-B	QXLH15NT01-B	QXEP15NE	QXEH15NE	各类直线电机, 持续电流15A.	

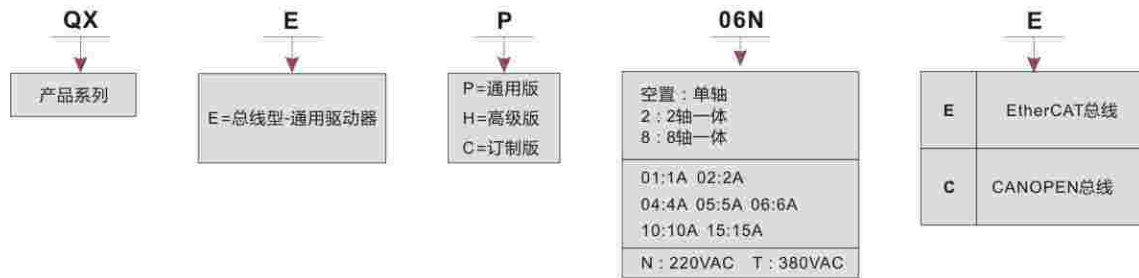


QXR DDR电机驱动器-选型表



QXR脉冲型		QXE总线型		适配电机	适配电机编码器
P型	H型	P型	H型		
QXRP02NT-B	QXRH02NT-B	QXEP02NE	QXEH02NE	各类DDR, 持续电流2A,	增量/绝对式 位置检测器
QXRP04NT-B	QXRH04NT-B	QXEP04NE	QXEH04NE	各类DDR, 持续电流4A,	
QXRP05NT-B	QXRH05NT-B	QXEP05NE	QXEH05NE	各类DDR, 持续电流5A,	
QXRP06NT-B	QXRH06NT-B	QXEP06NE	QXEH06NE	各类DDR, 持续电流6A,	
QXRP10NT-B	QXRH10NT-B	QXEP10NE	QXEH10NE	各类DDR, 持续电流10A,	
QXRP15NT-B	QXRH15NT-B	QXEP15NE	QXEH15NE	各类DDR, 持续电流15A,	

QX 系列总线伺服命名规则



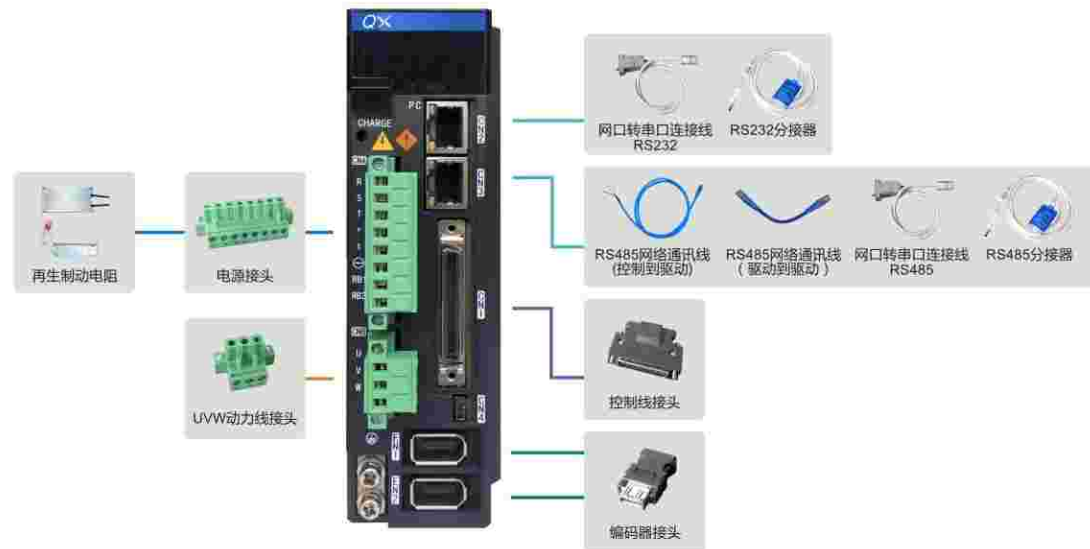
QXE 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²) 无刹车/有刹车
QXEP01NE	QXSS-04010EI	I:24bit单圈	100	0.32	0.95	1	3	3000	6000	0.06
	QXSS-04010EB	B:17bit单圈								
	QXSS-04010EA	A:24bit多圈								
QXEP02NE	QXSS-06020EI	I:24bit单圈	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.15/0.17
	QXSS-06020EB	B:17bit单圈								
	QXSS-06020EA	A:24bit多圈								
QXEP04NE	QXSS-06040EI	I:24bit单圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.27/0.29
	QXSS-06040EB	B:17bit单圈								
	QXSS-06040EA	A:24bit多圈								
QXEP05NE	QXSS-08075EI	I:24bit单圈	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	0.96/1.06
	QXSS-08075EB	B:17bit单圈								
	QXSS-08075EA	A:24bit多圈								

QXE 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²) 无刹车/有刹车
QXEP05NE	QXSS-08075CI	I:24bit单圈	750	3.5	9.5	5	13.5	2000	3500	1.2
	QXSS-08075CB	B:17bit单圈								
	QXSS-08075CA	A:24bit多圈								
QXEP05NE	QXSS-08100EI	I:24bit单圈	1000	3.18	9.55	4.9	14.7	3000	4500	1.2/1.3
	QXSS-08100EB	B:17bit单圈								
	QXSS-08100EA	A:24bit多圈								
QXEP02NE	QXSH-04010EI	I:24bit单圈	100	0.32	1.11	1.7	5.1	3000	6000	0.071/0.074
	QXSH-04010EB	B:17bit单圈								
	QXSH-04010EA	A:24bit多圈								
QXEP02NE	QXSH-06020EI	I:24bit单圈	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.29/0.31
	QXSH-06020EB	B:17bit单圈								
	QXSH-06020EA	A:24bit多圈								
QXEP04NE	QXSH-06040EI	I:24bit单圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.56/0.58
	QXSH-06040EB	B:17bit单圈								
	QXSH-06040EA	A:24bit多圈								
QXEP05NE	QXSH-08075EI	I:24bit单圈	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	1.56/1.66
	QXSH-08075EB	B:17bit单圈								
	QXSH-08075EA	A:24bit多圈								
QXEP05NE	QXSH-08100EI	I:24bit单圈	1000	3.18	9.54	4.9	14.7	3000	4500	2.4/2.5
	QXSH-08100EB	B:17bit单圈								
	QXSH-08100EA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSH-13100CI	I:24bit单圈	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	13.9/15.9
	QXSH-13100CB	B:17bit单圈								
	QXSH-13100CA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSH-13150CI	I:24bit单圈	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	20/22
	QXSH-13150CB	B:17bit单圈								
	QXSH-13150CA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSM-13100CI	I:24bit单圈	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	4.6/6.6
	QXSM-13100CB	B:17bit单圈								
	QXSM-13100CA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSM-13150CI	I:24bit单圈	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	6.7/8.7
	QXSM-13150CB	B:17bit单圈								
	QXSM-13150CA	A:24bit多圈								
QXEP15NE	QXSM-13200CI	I:24bit单圈	2000	9.55	28.6	10.5	31.5	2000	3000	8.7/10.7
	QXSM-13200CB	B:17bit单圈								
	QXSM-13200CA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSH-13085BI	I:24bit单圈	850	5.5	16.5	6.9	20.7	1500	3000	13.53
	QXSH-13085BB	B:17bit单圈								
	QXSH-13085BA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSH-13130BI	I:24bit单圈	1300	8.28	24.84	7.8	28.5	1500	3000	20.3
	QXSH-13130BB	B:17bit单圈								
	QXSH-13130BA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSM-13260CI	I:24bit单圈	2600	10	25	10	20	2500	3000	19.4
	QXSM-13260CB	B:17bit单圈								
	QXSM-13260CA	A:24bit多圈								
QXEP15NE	QXSH-18270BI	I:24bit单圈	2700	17.19	29.7	10.5	29.7	1500	2000	37.6
	QXSH-18270BB	B:17bit单圈								
	QXSH-18270BA	A:24bit多圈								
QXEP15NE	QXSH-18300BI	I:24bit单圈	3000	19	47	12	29.6	1500	3500	70
	QXSH-18300BB	B:17bit单圈								
	QXSH-18300BA	A:24bit多圈								
QXEP15NE	QXSH-13380CI	I:24bit单圈	3800	15	30	13.5	27	2500	3000	27.7
	QXSH-13380CB	B:17bit单圈								
	QXSH-13380CA	A:24bit多圈								
QXEP10NE	QXSM-13230BI	I:24bit单圈	2300	15	30	9.5	18	1500	2000	27.7
	QXSM-13230BB	B:17bit单圈								
	QXSM-13230BA	A:24bit多圈								

QXM 伺服 (脉冲型) 产品配件说明



QXM 伺服 (脉冲型) 配件清单列表

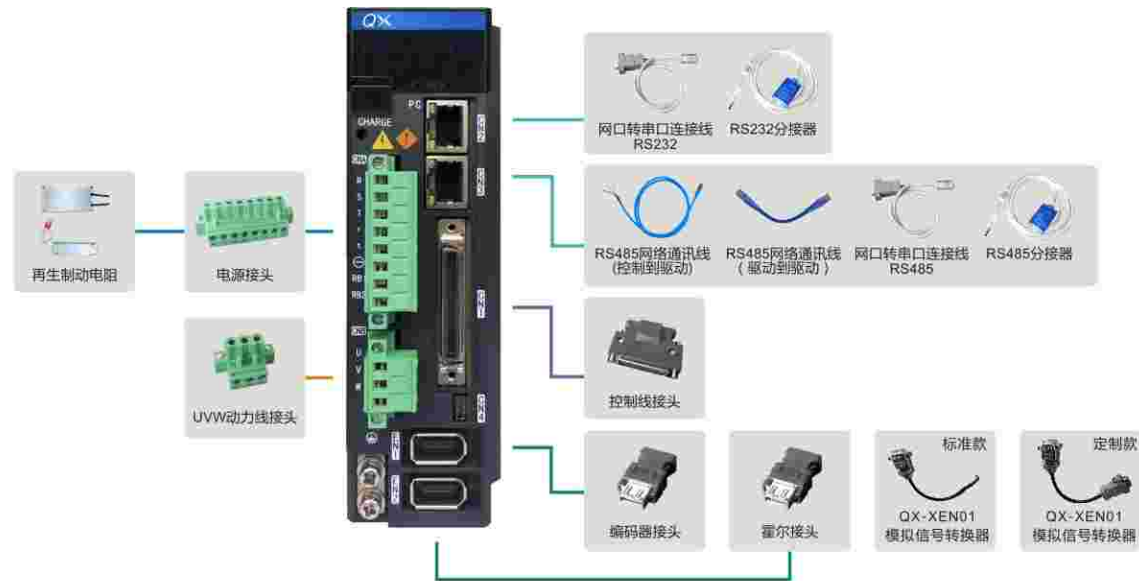
分类	名称	编码	规格	对应端口	配件图
插头类	编码器接头	E59A2110001	SM-10P, 10位, 双层, 分体式	EN1、EN2	
	电源接头	E5901208102	2EDGKM-5.08-08P, 8位, 单层, 弯脚, 绿色	CNA	
	控制线接头	E63AG502101	MY11-50T, 公头, 50针, 半金, 脚间距: 1.27mm	CN1	
	UVW动力线接头	E5901203103	3位, 单层, 母头, 脚间距5.08 (带螺纹母头), 直脚, 绿色	CNB	
QX PC Suite 调试软件调试线	RS232分接器	L1315200002	UT-880, 1M	CN2、CN3	
	网口转串口连接线 (RS232)	L011029M8P2	0.5M	CN2、CN3	
RS485与PC 通讯线	RS485分接器	L1315200001	UT-890, 1M	CN2、CN3	
	网口转串口连接线 (RS485)	L01011019	0.5M	CN2、CN3	
RS485 通讯线	RS485网络通讯线 (控制到驱动)	L08011011	1.5M	CN2、CN3	
	RS485网络通讯线 (驱动到驱动)	—	0.2M	CN2、CN3	
其他	电池	E31A3V60002	锂电池, 3.6V, 1200mAh		
	电池盒	E31013001	MR-J3BAT	3.6V, 2000MAH 不可充电一次性锂电池	
	再生制动电阻	按需选型			

QXM 伺服 (脉冲型) 产品规格表

项目		规格	P型	H型	C型	
基本规格	控制方式	IGBT PWM控制 正弦波电流驱动				
	主电源 (线电压)	常规功率驱动器	AC220V (1Φ或者3Φ)	●	●	●
大功率驱动器		AC380V (3Φ)				
通用规格	位置控制	指令控制方式	外部脉冲或内部命令			
		外部指令脉冲类型	PD、CW+CCW、AB	●	●	●
		电子齿轮比	$\frac{1}{65536} \leq \text{电子齿轮比} < 256$			
	速度或转矩控制	指令控制方式	外部模拟电压命令			
		输入电压范围	-12~12V	—	●	○
		输入阻抗	约10kΩ			
功能表	数字按键板及操作	6位数码显示管, 4个功能操作键	●	●	○	
	RS485通信	Modbus 通信协议	—	●	○	
	I/O	输入 10, 输出 8	●	●	●	
	RS232通信	RS232 串口直接通信	●	●	○	
	全闭环	接收负载端反馈信号, 实现完全闭环控制	—	●	○	
	螺距补偿	实时弥补机械系统的螺距误差	—	●	○	
	内部多段位置	可通过I/O切换驱动器内部设定多段位置	●	●	○	
	振动抑制	机械系统共振抑制	●	●	○	
		运动末端振动抑制	—	●	○	
	可编程	编译指定命令实现运动控制	—	●	○	
	增益切换	可执行5级增益切换	●	●	○	
	原点复归机能	自动运行至设备原点	—	●	○	
	定位完成判断	0~5000Pulse	●	●	○	
	前馈增益补偿	速度前馈、加速度前馈	●	●	○	
正/反限位	软、硬件皆可实现	●	●	○		
再生处理	外接再生制动电阻	●	●	○		
保护功能	过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警	●	●	○		

“●”表示该功能项已选定 “○”表示该功能项可选 “—”表示该功能项无

QXL 伺服 (脉冲型) 产品配件说明



QXL 伺服 (脉冲型) 配件清单列表

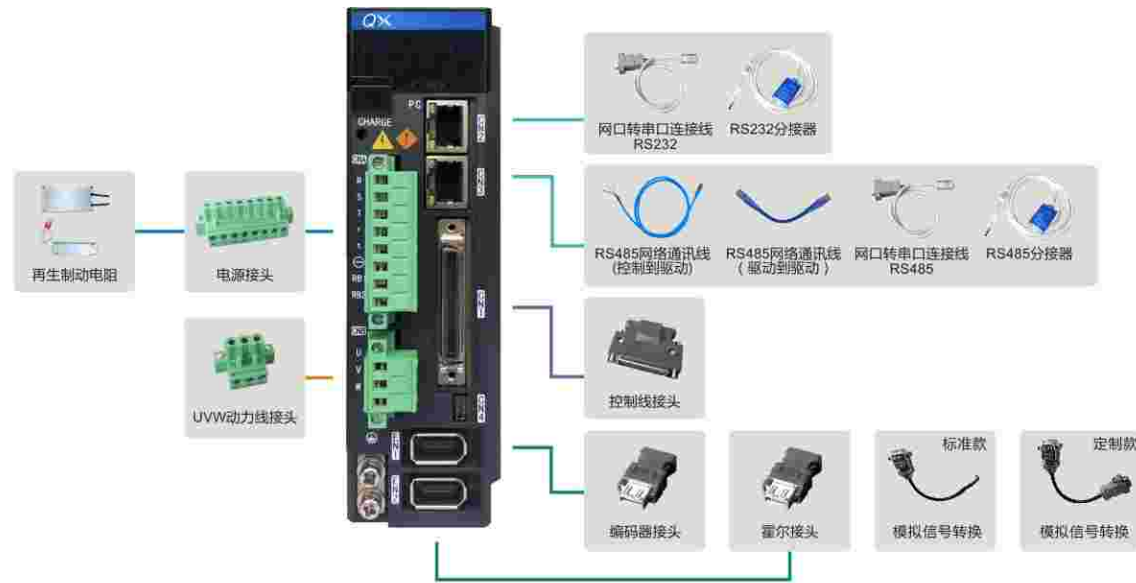
分类	名称	编码	规格	对应端口	配件图
插头类	编码器接头	E59A2110001	SM-10P, 10位, 双层, 分体式	EN1	
	霍尔接头	E59A2110001	SM-10P, 10位, 双层, 分体式	EN2	
	电源接头	E5901208102	2EDGKM-5.08-08P, 8位, 单层, 弯脚, 绿色	CNA	
	控制线接头	E63AG502101	MY11-50T, 公头, 50针, 半金, 脚间距: 1.27mm	CN1	
	UVW动力线接头	E5901203103	3位, 单层, 母头, 脚间距5.08 (带螺纹母头), 直脚, 绿色	CNB	
QX PC Suite 调试软件调试线	RS232分接器	L1315200002	UT-880, 1M	CN2, CN3	
	网口转串口连接线 (RS232)	L011029M8P2	0.5M	CN2, CN3	
RS485与PC 通讯线	RS485分接器	L1315200001	UT-890, 1M	CN2, CN3	
	网口转串口连接线 (RS485)	L01011019	0.5M	CN2, CN3	
RS485 通讯线	RS485网络通讯线 (控制到驱动)	L08011011	1.5M	CN2, CN3	
	RS485网络通讯线 (驱动到驱动)		0.2M	CN2, CN3	
信号转换板	QX-XEN01	802012001	32细分, 64细分, 256细分, 1024细分. Biss通讯协议		
其他	再生制动电阻		按需选型		

QXL 伺服 (脉冲型) 产品规格表

项目	规格	P型	H型	C型	
基本规格	控制方式	IGBT PWM控制 正弦波电流驱动			
	主电源 (线电压)	常规功率驱动器	AC220V (1Φ或者3Φ)		
大功率驱动器		AC380V (3Φ)			
通用规格	位置控制	指令控制方式	外部脉冲或内部命令		
		外部指令脉冲类型	PD、CW+CCW、AB		
		电子齿轮比	$\frac{1}{65536} \leq \text{电子齿轮比} < 256$		
	速度或转矩控制	指令控制方式	外部模拟电压命令		
		输入电压范围	-12~12V		
输入阻抗		约10kΩ			
功能表	数字按键板及操作	6位数码显示管, 4个功能操作键			
	RS485通信	Modbus 通信协议			
	I/O	输入 10, 输出 8			
	RS232通信	RS232 串口直接通信			
	霍尔元件连接	可连接带霍尔元件的直线电机			
	螺距补偿	实时弥补机械系统的螺距误差			
	内部多段位置	可通过I/O切换驱动器内部设定多段位置			
	振动抑制	机械系统共振抑制			
		运动末端振动抑制			
	可编程	编译指定命令实现运动控制			
	增益切换	可执行 5 级增益切换			
	原点复归机能	自动运行至设备原点			
	定位完成判断	0~5000Pulse			
	前馈增益补偿	速度前馈、加速度前馈			
	正/反限位	软、硬件皆可实现			
	再生处理	外接再生制动电阻			
保护功能	过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警				

“●”表示该功能项已选定 “○”表示该功能项可选 “—”表示该功能项无

QXR 伺服 (脉冲型) 产品配件说明



QXR 伺服 (脉冲型) 配件清单列表

分类	名称	编码	规格	对应端口	配件图
插头类	编码器接头	E59A2110001	SM-10P, 10位, 双层, 分体式	EN1	
	霍尔接头	E59A2110001	SM-10P, 10位, 双层, 分体式	EN2	
	电源接头	E5901208102	2EDGKM-5.08-08P, 8位, 单层, 弯脚, 绿色	CNA	
	控制线接头	E63AG502101	MY11-50T, 公头, 50针, 半金, 脚间距: 1.27mm	CN1	
	UVW动力线接头	E5901203103	3位, 单层, 母头, 脚间距5.08 (带螺纹母头), 直脚, 绿色	CNB	
QX PC Suite 调试软件调试线	RS232分接器	L1315200002	UT-880, 1M	CN2, CN3	
	网口转串口连接线 (RS232)	L011029M8P2	0.5M	CN2, CN3	
RS485与PC 通讯线	RS485分接器	L1315200001	UT-890, 1M	CN2, CN3	
	网口转串口连接线 (RS485)	L01011019	0.5M	CN2, CN3	
RS485 通讯线	RS485网络通讯线 (控制到驱动)	L08011011	1.5M	CN2, CN3	
	RS485网络通讯线 (驱动到驱动)		0.2M	CN2, CN3	
信号转换板	QX-XEN01	802012001	32细分, 64细分, 256细分, 1024细分. Biss通讯协议		
其他	再生制动电阻		按需选型		

QXR 伺服 (脉冲型) 产品规格表

项目	规格	P型	H型	C型	
基本规格	控制方式	IGBT PWM控制 正弦波电流驱动			
	主电源 (线电压)	常规功率驱动器	AC220V (1Φ或者3Φ)		
大功率驱动器		AC380V (3Φ)			
通用规格	位置控制	指令控制方式	外部脉冲或内部命令		
		外部指令脉冲类型	PD、CW+CCW、AB		
		电子齿轮比	$\frac{1}{65536} \leq \text{电子齿轮比} < 256$		
	速度或转矩控制	指令控制方式	外部模拟电压命令		
		输入电压范围	-12~12V		
输入阻抗		约10kΩ			
功能表	数字按键板及操作	6位数码显示管, 4个功能操作键			
	RS485通信	Modbus 通信协议			
	I/O	输入 10, 输出 8			
	RS232通信	RS232 串口直接通信			
	霍尔元件连接	可连接带霍尔元件的直线电机			
	螺距补偿	实时弥补机械系统的螺距误差			
	内部多段位置	可通过I/O切换驱动器内部设定多段位置			
	振动抑制	机械系统共振抑制			
		运动末端振动抑制			
	可编程	编译指定命令实现运动控制			
	增益切换	可执行5级增益切换			
	原点复归机能	自动运行至设备原点			
	定位完成判断	0~5000Pulse			
	前馈增益补偿	速度前馈、加速度前馈			
	正/反限位	软、硬件皆可实现			
再生处理	外接再生制动电阻				
保护功能	过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警				

“●”表示该功能项已选定 “○”表示该功能项可选 “—”表示该功能项无

QXE 伺服 (总线型) 产品配件说明



QXE 伺服 (总线型) 配件标准定义

类别	标配/选配	名称	编码	型号	规格	数量	面板位号	图示
插头类	标配	电源接头	E5901208102	QX-TCNA01	2EDGKM-5.08-08P 8位单层, 弯脚, 绿色	1	CNA	
		UUV动力线接头	E5901203103	QX-TCNB01	3位, 单层, 弯脚, 间距5.0 (带螺紋母头), 直脚, 绿色 MSTBT2.5/3STF-5.06	1	CNB	
	选配	编码器接头	E59A2110001	QX-TEN01	SM-10P 10位, 双层, 分体式	1-2	EN1, EN2	
		控制线接头	E63AG26210	QX-TCN102	公头, 26针, 半金, 脚间距: 1.27mm, 黑色, MY11-26T	1	CN1	
调试线缆	标配	网络通讯线 (驱动到驱动)	L08011021	QX-XECAT01	0.3M	按需	CN3/CN4	
		USB通讯线	L01013002		3M	1	CN2	
	选配	网络通讯线 (控制到驱动)	L08011020	QX-XECAT02	1M (需其他线长需定制)	1	CN3	
电池	标配	电池	E31A3V60002	LS14250	锂电池, 3.6V, 1200mAh	1		
		电池盒	E31013001	MR-J3BAT	3.6V, 2000MAH 不可充电一次性锂电池	1		

QXE 伺服 (总线型) 产品规格表

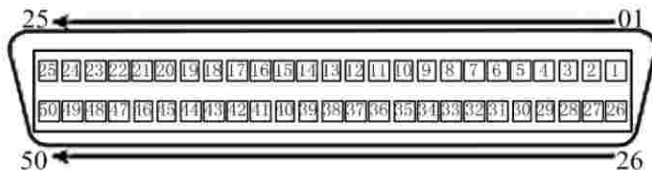
项目	规格	
总线类型	标准 EtherCAT	
控制方式	IGBT PWM 控制 正弦波电流驱动	
主电源(线电压)	AC220V(单相&三相)	
编码器	伺服电机	2500线, 增量式, 绝对值单圈, 绝对值多圈
	直线电机	ABZ; ABZ+单端霍尔 (定制); ABZ+差分霍尔 (定制);
	DDR电机	增量式, 绝对式计数器
I/O	通用输出	工作电压范围: DC5V ~ DC30V 4路 (光耦隔离) 输出信号功能自定义
	通用输入	工作电压范围: DC24V ± 20% 8路, 输入信号功能自定义
通信接口	USB, RJ45	
功能	P型	自动增益, 振动抑制, JOG运行, 增益切换, 前馈增益补偿
	H型	全闭环
显示	RUN、ERR、CN3 L/A、CN4 L/A、LED数码管显示	
动态制动器	主回路电源 OFF	
再生处理	02~06系列外置, 10~15系列内置 (需大功率时使用外置)	
保护功能	过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警	
安全	标准STO功能	
电池	外置	
环境条件	环境温度	0~50°C
	存储温度	0~65°C
	湿度	20%~85%RH

QXM/QXE 伺服外置再生电阻的容量选定 (选配)

驱动器型号	驱动器型号	电机额定速度 减速时间	≤3000 r/min		>3000 r/min		≤3000 r/min		>3000 r/min	
			100ms	100ms	100ms-200ms	100ms-200ms	>200ms	>200ms		
QXE#02NE	QXM#02N-#	外置再生电阻 的容量	不需要	50Ω 60W	不需要	50Ω 60W	不需要	50Ω 60W	不需要	50Ω 60W
QXE#04NE	QXM#04N-#		不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W
QXE#05NE	QXM#05N-#		50Ω 60W	50Ω 120W	50Ω 60W	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W
QXE#06NE	QXM#06N-#		50Ω 60W	50Ω 120W	50Ω 60W	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W
QXE#10NE	QXM#10N-#		内置	30Ω 750W	不需要	30Ω 470W	内置	30Ω 470W	内置	30Ω 470W
QXE#15NE	QXM#15N-#		内置	20Ω 1KW	不需要	20Ω 1KW	内置	20Ω 1KW	内置	20Ω 1KW

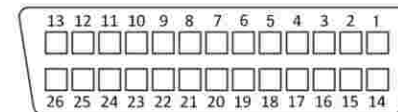
【注】表中外置再生电阻的阻值需要按上表中的要求进行配置, 功率可以大于表中的值, 但不能小于表中值。

QXM 伺服 (脉冲型) CN1 端口接线



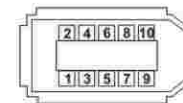
引脚号	符号	信号名称
1	BR+	电机抱闸引线 (不区分正负极)
2	BR-	
3	AO+	编码器的A相脉冲差分输出, AO+信号输出
4	AO-	编码器的A相脉冲差分输出, AO-信号输出
5	BO+	编码器的B相脉冲差分输出, BO+信号输出
6	BO-	编码器的B相脉冲差分输出, BO-信号输出
7	ZO+	编码器的Z相脉冲差分输出, ZO+信号输出
8	ZO-	编码器的Z相脉冲差分输出, ZO-信号输出
9	PS+	预留
10	PS-	预留
12	SG	3~10引脚共用信号地
20	SG	21引脚对应信号地
21	V-REF/ T-REF	V-REF: 外部速度参考电压输入; T-REF: 外部转矩参考电压输入;
22	T-COMP	外部转矩补偿电压输入
23	SG	22引脚对应信号地
26	DR+/CCW+	仅限于5V集电极开路输入; 高速脉冲输入: 低于5Mpps; 正交脉冲模式中, A脉冲输入;
27	DR-/CCW-	PD模式中, 方向指令输入; CW/CCW模式中, CCW脉冲输入;
47	SG	26.27引脚共用信号地
28	PU+/CW+	PD模式中, 差分型脉冲指令输入; CW/CCW中, CW脉冲输入;
29	PU-/CW-	正交脉冲模式中, B脉冲输入;
48	SG	28.29引脚共用信号地
13	PULS-	光耦型脉冲输入, 可接入5v差分形式脉冲, 12-24V集电极开路形式脉冲;
14	PULS+	PD模式中, PULS为脉冲信号;
15	SIGN-	CW/CCW模式中, PULS为CW脉冲;
16	SIGN+	正交脉冲模式中, PULS为A脉冲;
38	SG	13~16引脚共用信号地
17	SG	18.19引脚共用信号地
31	SG	30引脚对应信号地
11	CONT10	通用输入 (集电极开路)
18	CONT9	通用输入 (集电极开路)
19	CONT8	通用输入 (集电极开路)
30	CONT7	通用输入 (集电极开路)
32	CONT6	通用输入 (集电极开路)
33	CONT5	通用输入 (集电极开路)
34	CONT4	通用输入 (集电极开路)
35	CONT3	通用输入 (集电极开路)
36	CONT2	通用输入 (集电极开路)
37	CONT1	通用输入 (集电极开路)
50	CONT-COM	通用输入的外部供电电源输入
39	OUT1	通用输出 (NPN型输)
40	OUT2	通用输出 (NPN型输)
41	OUT3	通用输出 (NPN型输)
42	OUT4	通用输出 (NPN型输)
43	OUT5	通用输出 (NPN型输)
44	OUT6	通用输出 (NPN型输)
45	OUT7	通用输出 (NPN型输)
46	OUT8	通用输出 (NPN型输)
24	OUT-COM	通用输出共用返回端 (NPN型输出必连)
25	OUT-COM	通用输出共用返回端 (NPN型输出必连)
49	NC	未连接

QXE 伺服 (总线型) CN1 端口接线



编号	引脚符号	功能名称
1	OUT2+	通用输出2
2	OUT2-	
3	OUT3+	通用输出3
4	OUT3-	
5	OUT4+	通用输出4
6	OUT4-	
7	INPUT-COM	通用输入公共端
8	CONT1	通用输入1
10	CONT2	通用输入2
11	CONT3	通用输入3
12	CONT7	通用输入7
13	CONT4	通用输入4
14	OUT1-	通用输出1
15	OUT1+	
16	CONT8	通用输入8
17	CONT5	通用输入5
18	CONT6	通用输入6

QXM/QXE 伺服 EN1/EN2 端口接线

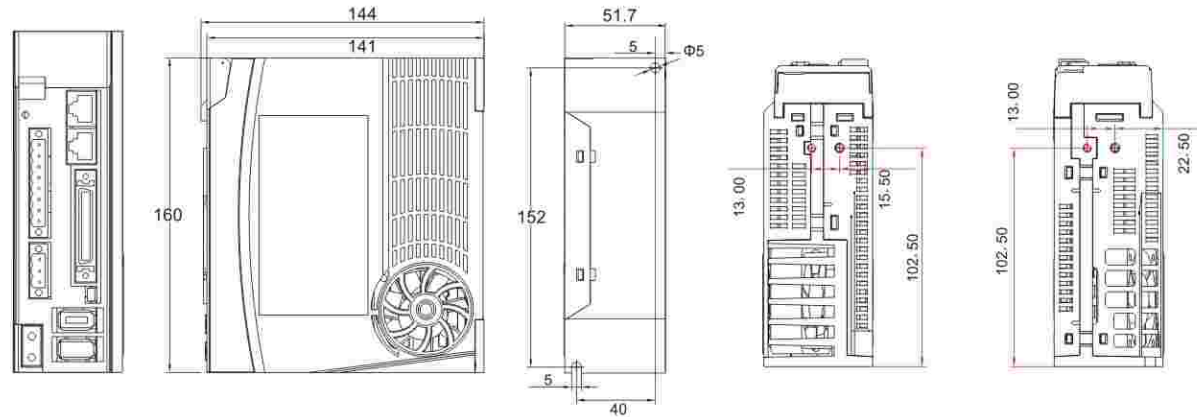


编码器类型	通信型编码器		脉冲式编码器	
EN端子编号	信号名	说明	信号名	说明
1	5V	电源	5V	电源
2	SG	电源接地端	SG	电源接地端
3	NC	未使用	NC	未使用
4	NC	未使用	NC	未使用
5	NC	未使用	B+	B相脉冲输入
6	NC	未使用	B-	
7	ES+	串行数据口	A+	A相脉冲输入
8	ES-		A-	
9	NC	未使用	Z+	Z相脉冲输入
10	NC		Z-	

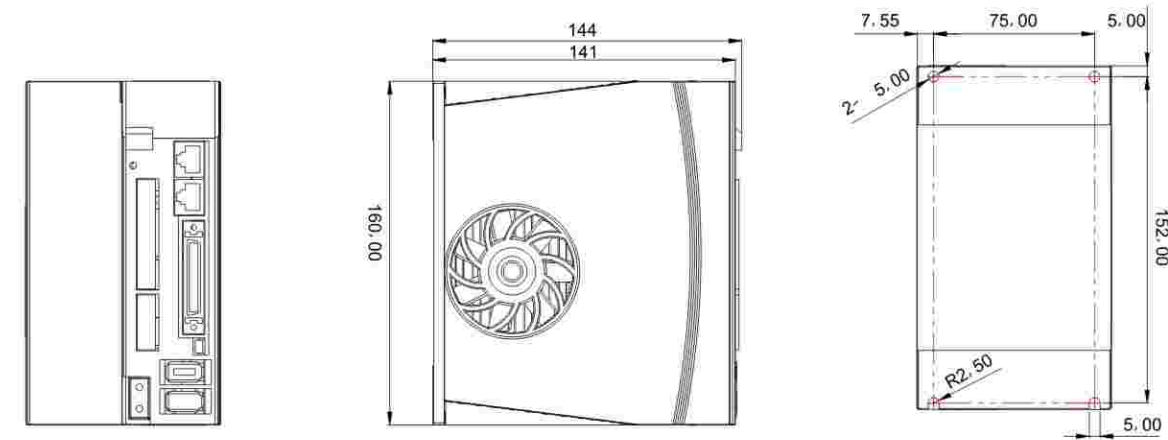
使用屏蔽线连接 EN 连接器的金属外壳与电机编码器的地线。

QXM/QXE 伺服尺寸图 (尺寸单位: mm)

1KW以下



1.5KW 及 3KW



QS 系列伺服驱动器



QS8系列



QS7系列

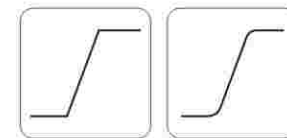


QS2系列

QS系列伺服驱动器-功能特点

1 指令平滑

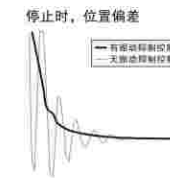
有效的对输入脉冲进行平滑滤波, 使电机的速度和加速度连续、平稳, 有效延长设备使用寿命。



无平滑指令 有平滑指令

2 减振控制

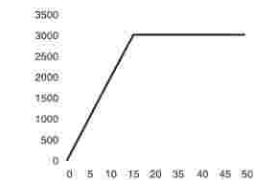
利用前馈减振控制, 可通过简单的调整来抑制机械前端和机架的振动。同时, 能够设定并选择使用 4 种用以控制振动的频率。



100ms/div

3 高速定位

速度响应带宽 500Hz; 空载从 0 到 3000rpm 的加速时间为 15ms; 低速性能佳, 在 10rpm 命令下, 整定完成后速度误差小于 0.1%。



4 指令追踪抑制

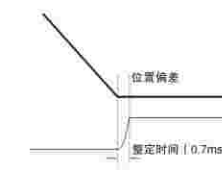
采用新的位置算法, 在位置指令变化可有效抑制位置偏差波动, 基本实现零位置偏差。



位置指令 位置误差 无位置抑制 有位置抑制

5 大幅缩短整定时间

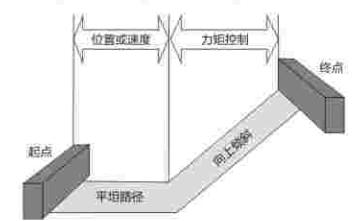
通过采用新算法, 可大幅度缩短装置的定位整定时间。



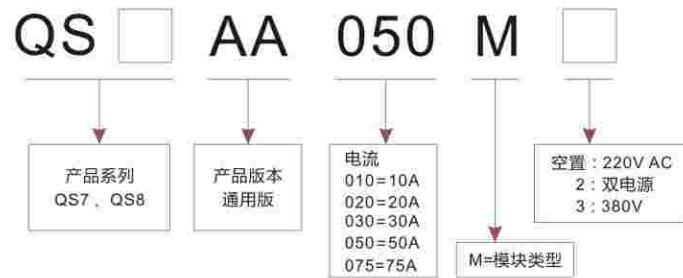
高刚性机械中的定位整定 5ms/div

6 控制方式切换

位置控制、速度控制、力矩控制这三种控制形式被合为一体, 可在运动中切换。



QS系列伺服驱动器-命名规则



QS7 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

电机系列	适配驱动器	电机型号	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	额定转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²)
低惯量	QS7AA010M	ACH-06020DC	200	0.637	1.911	1.2	3000	0.17
	QS7AA010M	ACH-06040DC	400	1.27	3.8	2.8	3000	0.302
	QS7AA010M	ACH-06060DC	600	1.91	5.73	3.5	3000	0.44
	QS7AA020M	ACH-11060DC	600	2	6	2.5	3000	0.31
	QS7AA020M	ACH-08075DC	750	2.39	7.1	3	3000	1.82
	QS7AA020M	ACH-09075DC	750	2.4	4.2	3	3000	2.45
	QS7AA030M	ACH-08100D	1000	3.5	12	4.5	3000	2.63
	QS7AA030M	ACH-09120D	1200	4	12	5.4	3000	3.7
	QS7AA030M	ACH-08120DC	1200	4	12	5.2	3000	2.97
	QS7AA030M	ACH-11120DC	1200	4	12	5	3000	0.54
	QS7AA030M	ACH-11150DC	1500	5	15	6	3000	0.63
	中惯量	QS7AA030M	ACH-13100CC	1000	4	12	4	2500
QS7AA030M		ACH-13120DC	1200	4	12	4	3000	0.85
QS7AA030M		ACH-13160BC	1600	7.7	22	6	2000	1.53
QS7AA050M2		ACH-13150CC	1500	6	18	6	2500	1.26
QS7AA050M2		ACH-13200CC	2000	7.7	22	7.5	2500	1.53
QS7AA050M2		ACH-13230AC	2300	15	30	9.5	1500	2.77
QS7AA050M2		ACH-13260CC	2600	10	25	10	2500	1.94
高惯量	QS7AA050M2	ACH-13290AI	2900	19	38	12	1500	3.28
	QS7AA050M2	ACH-18270AC	2700	17.2	43	10.5	1500	3.4
	QS7AA050M2	ACH-18290F	2900	27	67	12	1000	6.1
	QS7AA050M2	ACH-18300AC	3000	19	47	12	1500	3.8
	QS7AA050M2	ACH-18370FC	3700	35	70	16	1000	8.6

注：ACH 电机编码器为 2500 线全线圈编码器

QS8 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

电机系列	适配驱动器	电机型号	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²) 无刹车/有刹车
低惯量	QS8AA020M	QXSS-04010EB QXSS-04010EA	100	0.32	0.95	1	3	3000	6000	0.06
	QS8AA020M	QXSS-06020EB QXSS-06020EA	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.15/0.17
	QS8AA020M	QXSS-06040EB QXSS-06040EA	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.27/0.29
	QS8AA020M	QXSS-08075EB QXSS-08075EA	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	0.96/1.06
	QS8AA030M	QXSS-08100EB QXSS-08100EA	1000	3.18	9.55	4.9	14.7	3000	4500	1.2/1.3
高惯量	QS8AA020M	QXSH-04010EB QXSH-04010EA	100	0.32	1.11	1.7	5.1	3000	6000	0.071/0.074
	QS8AA020M	QXSH-06020EB QXSH-06020EA	200	0.64	1.91	2.1	6.3	3000	6000	0.29/0.31
	QS8AA020M	QXSH-06040EB QXSH-06040EA	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	0.56/0.58
	QS8AA020M	QXSH-08075EB QXSH-08075EA	750	2.39	7.16	4.8	13.4	3000	6000	1.56/1.66
	QS8AA030M	QXSH-08100EB QXSH-08100EA	1000	3.18	9.54	4.9	14.7	3000	4500	2.4/2.5
	QS8AA030M	QXSH-13100CB QXSH-13100CA	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	13.9/15.9
中惯量	QS8AA050M	QXSH-13150CB QXSH-13150CA	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	20/22
	QS8AA030M	QXSM-13100CB QXSM-13100CA	1000	4.77	14.3	6.2	18.6	2000	3000	4.6/6.6
	QS8AA050M	QXSM-13150CB QXSM-13150CA	1500	7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	6.7/8.7
高惯量	QS8AA050M	QXSM-13200CB QXSM-13200CA	2000	9.55	28.6	10.5	31.5	2000	3000	8.7/10.7
	QS8AA030M	QXSH-13085BB QXSH-13085BA	850	5.5	16.5	6.9	20.7	1500	3000	13.53
	QS8AA050M	QXSH-13130BB QXSH-13130BA	1300	8.28	24.84	7.8	28.5	1500	3000	20.3
	QS8AA050M	QXSM-13260CB QXSM-13260CA	2600	10	25	10	20	2500	3000	19.4
	QS8AA050M	QXSH-18270BB QXSH-18270BA	2700	17.19	29.7	10.5	29.7	1500	2000	37.6
	QS8AA050M	QXSH-18300BB QXSS-18300BA	3000	19	47	12	29.6	1500	3500	70
	QS8AA050M	QXSH-13380CB QXSH-13380CA	3800	15	30	13.5	27	2500	3000	27.7
	QS8AA075M	QXSH-18430BB QXSH-18430BA	4300	27	67	16	39.7	1500	2000	61
中惯量	QS8AA050M	QXSM-13230BB QXSM-13230BA	2300	15	30	9.5	18	1500	2000	27.7

注：电机型号末位数 B 表示 17bit 单圈编码器，A 表示 24bit 多圈编码器。

QS8 系列伺服驱动器

配线用断路器(MCCB)
用于保护电源线路。如果产生过电流，则关闭电路。

电磁接触器
用于开、关伺服电源。请安装浪涌保护装置使用。

干扰滤波器
为防止来自电源的外来干扰而设置。



端口说明

CN1	信号输入输出
CN2	Encode input
CN3	RS232/RS485
PE/AC~220V	电源输入用端子
PE/W/V/U	连接伺服电动力线

配件清单

电源和电机端子	3位电源端子(E5901203103), 4位电机端子(E5901104105)	标配
用户手册	默认每位客户配1-2册用户手册	标配
伺服配线套装	包括电动力线, 编码器线, 伺服控制线	选配
通讯线	用于驱动器与PC软件进行数据传输	选配
干扰滤波器	3款可选, 详见本章《伺服选配件》部分	选配
编码器伺服头	CN2(E30011010)	注: 如选购了伺服配线, 则无需另购伺服头 选配
控制器伺服头	CN1(E30011011)	选配
刹车电阻	详见 QS8外置再生电阻	选配

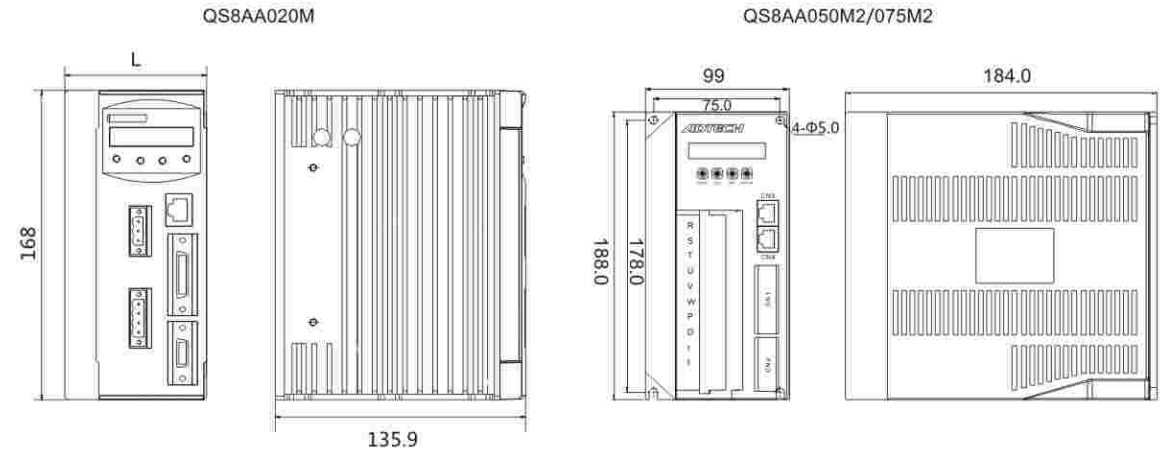
技术规格表

驱动器型号	QS8AA020M	QS8AA030M	QS8AA050M2	QS8AA075M2
输入电源	主电源 AC220V -15%~+10% 控制电源AC220V:15%~+10% 主电源AC220V			
反馈	17位单圈绝对值 & 24位多圈绝对值编码器			
调速比	1:5000			
速度波动率	<±0.03% (额定负载内)			
脉冲指令输入	脉冲种类	脉冲+方向	脉冲+脉冲	A+B 90°正交脉冲
	脉冲频率	差分驱动: 500K	集电极开路: 200K	
模拟指令输入	-10V~10V, 输入阻抗10kΩ			
脉冲输出信号	编码器A、B、Z相差动输出, Z信号集电极输出			
输入信号	伺服使能、报警清除、位置禁止、正转限位、反转限位、控制方式。			
输出信号	定位完成、伺服报警、伺服准备好、刹车输出、零点输出			
保护功能	过电流、过电压、欠压、过载、过热、缺相、过速、编码器异常、超差、模块异常等			
监视功能	转速、当前位置、当前脉冲频率、位置偏差、电机转矩、电机电流、模拟输入值等			
通讯功能	通过RS232/485实现与PC的通讯, 实时参数的修改、伺服系统运行的状态的监控			

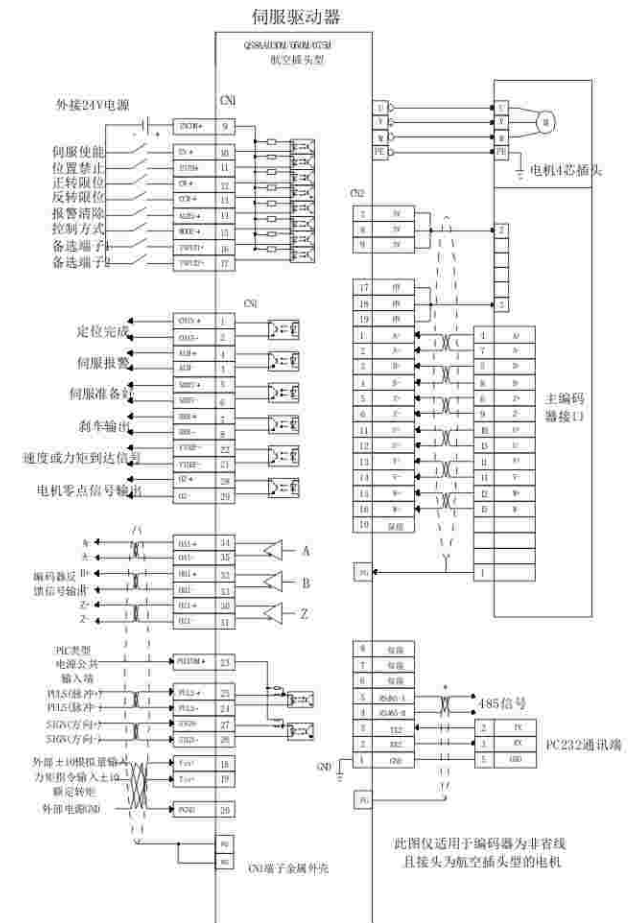
使用环境
工作温度: < 45°C
工作湿度: 40%~80%
耐震动/耐冲击强度: 4.9m/s ² / 19.6 m/s ²
海拔高度: <1000m 1000m以上请降额使用
大气压力: 86~106kpa

产品尺寸图 (mm)

QS8	020M	030M
L	77	77



接线图

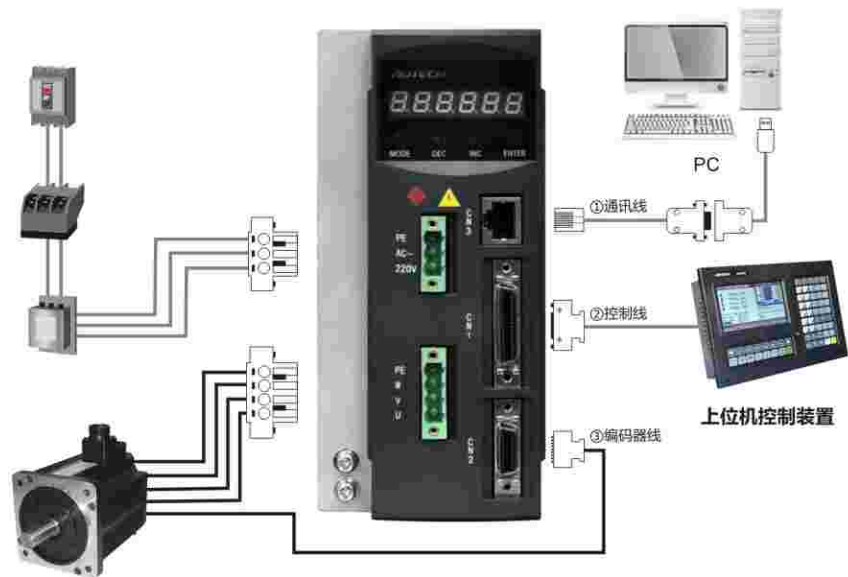


QS7 系列伺服驱动器

配线用断路器(MCCB)
用于保护电源线路。如果产生过电流,则关闭电路。

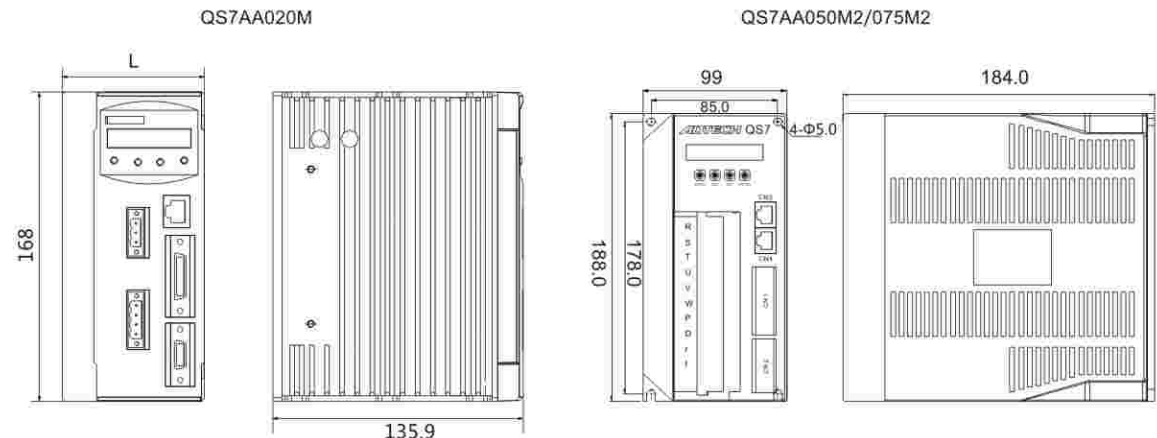
电磁接触器
用于开、关伺服电源。请安装浪涌保护装置使用。

干扰滤波器
为防止来自电源的外来干扰而设置。



产品尺寸图 (mm)

QS7	020M	030M
L	77	77



端口说明

输入、输出信号用接头 (CN1)	为指令输入信号或者顺序输入、输出信号用接头
编码器用接头 (CN2)	连接装配在伺服电机上的编码器的接头
电脑通讯接头 (CN3)	通过RS485或RS232总线与电脑参数设置软件通讯
电源端子 (PE/AC~220V)	电源输入用端子
伺服电机连接端子 (PE/W/V/U)	连接伺服电动力线

*QS7AA050M2/075M2的接口形式与他QS7系列略有不同, 详见说明书

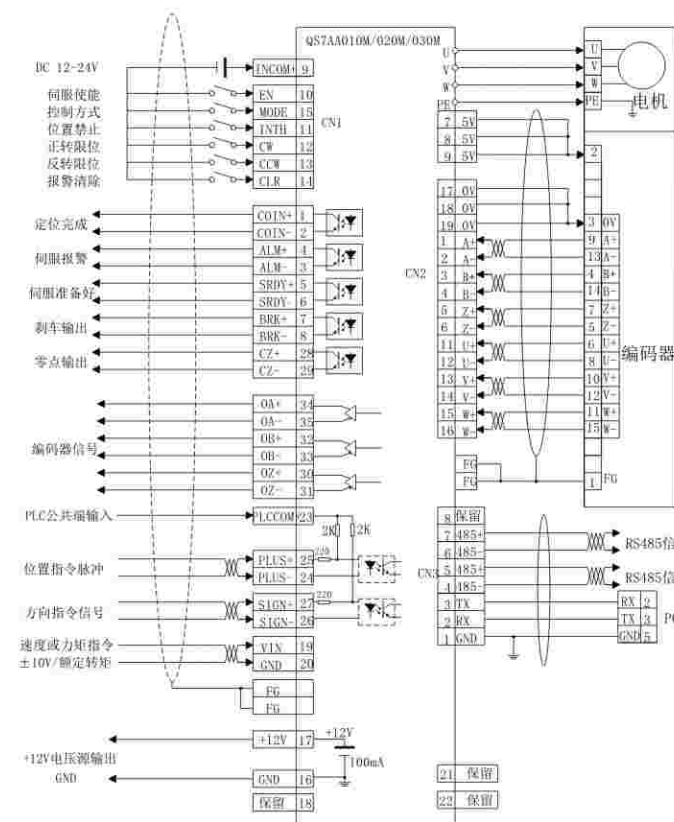
配件清单

电源和电机端子	3位电源端子(E5901203103), 4位电机端子(E5901104105)	标配
用户手册	默认每位客户配1~2册用户手册	标配
伺服配线套装	包括电动力线, 编码器线, 伺服控制线	选配
通讯线	用于驱动器与PC软件进行数据传输	选配
干扰滤波器	3款可选, 详见 本章《伺服选配件》部分	选配
编码器伺服头	CN2(E30011010)	注: 如选购了伺服配线则 无需另购伺服头 选配
控制器伺服头	CN1(E30011011)	选配
刹车电阻	详见 QS外置再生电阻	选配

技术规格表

驱动器型号	QS7AA020M	QS7AA030M	QS7AA050M2	QS7AA075M2
输入电源	主电源 AC220V -15%~+10%		控制电源AC220V-15%~+10% 主电源AC220V	
反馈	2500线编码器 (15线)			
调速比	1:5000			
速度波动率	<±0.03% (额定负载内)			
脉冲指令输入	脉冲种类	脉冲+方向 脉冲+脉冲 A+B 90°正交脉冲		
	脉冲频率	差分驱动: 500K 集电极开路: 200K		
模拟指令输入	-10V~10V, 输入阻抗10kΩ			
脉冲输出信号	编码器A、B、Z相差动输出, Z信号集电极输出			
输入信号	伺服使能、报警清除、位置禁止、正转限位、反转限位、控制方式。			
输出信号	定位完成、伺服报警、伺服准备好、刹车输出、零点输出			
保护功能	过电流、过电压、欠压、过载、过热、缺相、过速、编码器异常、超差、模块异常等			
监视功能	转速、当前位置、当前脉冲频率、位置偏差、电机转矩、电机电流、模拟输入值等			
通讯功能	通过RS232/485实现与PC的通讯, 实时参数的修改、伺服系统运行的状态的监控			
使用环境				
工作温度: < 45°C				
工作湿度: 40%~80%				
耐振动/耐冲击速度: 4.9m/s ² / 19.6m/s ²				
海拔高度: <1000m 1000m以上请降额使用				
大气压力: 86~106kpa				

接线图



EM 总线型伺服驱动器



支持多种主流实时工业以太网



支持多种编码器接口



TAMAGAWA



HEIDENHAIN

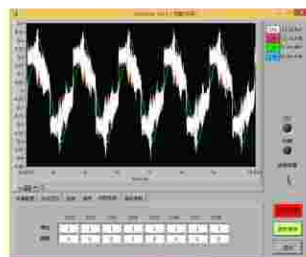


SICK
HIPERFACE/DSL



NIKON

调试界面



■ 伺服电机技术参数

● EM3MxxxA4L小惯量400V级系列

电机	额定功率 P _N [kW]	额定转速 n _N [rpm]	额定转矩 M _N [Nm]	额定电流 I _N [A]	静态转矩 M ₀ [Nm]	转动惯量 J [kgcm ²]
EM3M088A4L	0.35 - 1.79	2200 - 6000	1.0 - 4.3	1.0 - 4.8	1.3 - 4.5	0.9 - 3.6
EM3M115A4L	0.53 - 3.14	2200 - 6000	2.1 - 11.3	1.1 - 6.3	2.5 - 13.0	1.8 - 5.3
EM3M165A4L	0.99 - 7.16	2200 - 4500	4.0 - 23.4	2.0 - 13.0	4.8 - 26.0	3.6 - 17.8
EM3M190A4L	2.72 - 9.58	2200 - 4500	11.6 - 31.5	5.1 - 19.0	13.9 - 36.5	10.1 - 22.6
EM3M215A4L	4.80 - 12.25	2200 - 4500	20.0 - 41.6	9.5 - 24.4	26.0 - 52.0	76 - 136
EM3M240A4L	7.10 - 29.40	1500 - 3000	27.0 - 126.1	14.0 - 58.5	40.0 - 149.5	58 - 230
EM3M270A4L	12.00 - 52.00	1000 - 2000	86.0 - 334.3	24.7 - 115.5	135 - 390	243 - 633

● EM3MxxxA4G大惯量400V级系列

电机	额定功率 P _N [kW]	额定转速 n _N [rpm]	额定转矩 M _N [Nm]	额定电流 I _N [A]	静态转矩 M ₀ [Nm]	转动惯量 J [kgcm ²]
EM3M070A4G	0.20 - 0.61	2200 - 6000	0.5 - 1.5	0.5 - 1.5	0.75 - 1.8	0.2 - 0.6
EM3M080A4G	0.35 - 1.79	2200 - 6000	1.0 - 4.3	1.0 - 4.8	1.3 - 4.5	0.9 - 3.6
EM3M100A4G	0.53 - 3.14	2200 - 6000	2.1 - 11.3	1.1 - 6.7	2.5 - 13.0	3.5 - 9.8
EM3M130A4G	1.40 - 4.00	2200 - 4500	5.7 - 14.8	2.8 - 8.2	8.1 - 17.8	13.9 - 35.8
EM3M165A4G	0.99 - 7.16	2200 - 4500	4.0 - 23.4	1.8 - 13.7	4.8 - 26.0	9.1 - 44.0

● EM3MxxxA2L 小惯量200V级系列

电机	额定功率 P _N [kW]	额定转速 n _N [rpm]	额定转矩 M _N [Nm]	额定电流 I _N [A]	静态转矩 M ₀ [Nm]	转动惯量 J [kgcm ²]
EM3M040A2L	0.1	3000	0.318	1.1	0.92	0.043
EM3M060A2L	0.2-0.4	3000	0.64-1.27	1.7-3.3	1.95	0.19-0.44
EM3M080A2L	0.75	3000	2.39	3.3	7	1.06-1.3
EM3M086A2L	0.75	3000	3.0	5.7	9.5	5.81
EM3M100A2L	1.0	3000	3.2	6.0	9.5	2.45
EM3M130A2L	1.0	1500/2000	4.8-6.4	6.0	14.5/19	5.0/7.3

● 伺服驱动器与电机匹配

驱动器	EMCS4A1	EMCS4A2	EMCS4A3	EMCS4A4	EMCS4A5	EMCS4A6
输出电流[A]	1.0-1.6	1.0-2.2	3.6-6.8	8.8-12	25-34	40-49
对应功率[KW]	0.4,0.75	1.0,1.5	2.0-3.0	4.0-6.0	TBD	

技术参数

输入	主电源	3×(380~480) VAC, 50/60Hz, -25% ~ +10%
	控制电源	3×(110~230) VAC, 50/60Hz, -20% ~ +15%
		24 VDC, -25% ~ +25%

型号: EMCS4							电源类型	尺寸 (mm) 宽*高*深
机壳号	电流[A]		总线类型			3×380~480		
			PowerLink	EtherCAT	CANopen			
A1.	01P6MEx	1.6	N1xxxxx	■		■	45x217x161	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A2.	01P0MEx	1.0	N1xxxxx	■		■	47×285×180	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A3.	03P8MEx	3.8	N1xxxxx	■		■	60×322×227	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A4.	08P8MEx	8.8	N1xxxxx	■		■	65×322×227	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A5.	0025MEx	25	N1xxxxx	■		■	115x400x235	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A6.	0040MEx	40	N1xxxxx	■		■	165x400x235	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			

型号: EMCS2							电源类型	尺寸 (mm) 宽*高*深
机壳号	电流[A]		总线类型			2×110~230 3×110~230		
			PowerLink	EtherCAT	CANopen			
A2.	01P0MEx	1.0	N1xxxxx	■		■	47×285×180	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A3.	03P8MEx	3.8	N1xxxxx	■		■	60×285×197	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
A4.	08P8MEx	8.8	N1xxxxx	■		■	65×285×197	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
L2.	0005MEx	5	N1xxxxx	■		■	45x217x161	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			
L3.	0010MEx	10	N1xxxxx	■		■	60x217x161	
			N2xxxxx		■			
			N3xxxxx		■			

注: 1) Ex选型时: E1-多摩川、E2-尼康、E3-Endat2.1/2.2编码器、E5-旋转变压器
2) 过载电流: 1.2× t_n 120秒, 2× t_n 30秒, 3× t_n 1秒

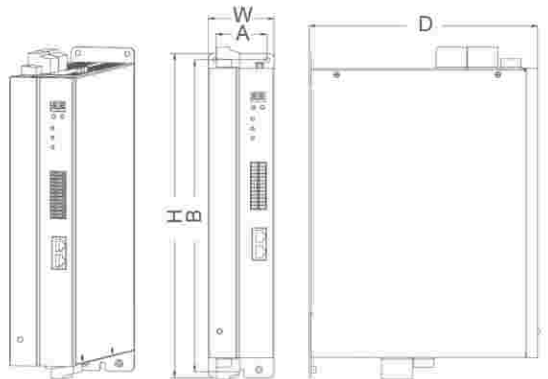
使用环境

特性指标	伺服驱动器	手持客户端
温度范围	运行时	冷却介质小于45°C
	存储	-20°C~65°C
	运输	-20°C~70°C
相对空气湿度	90%RH(相对湿度)以下, 无凝露	
机械强度	长期	震动: 0.075mm, 频率范围: 10-50Hz 冲击: 9.8m/s ² , 频率范围: >50-500Hz
	短时	震动: 3.5mm, 频率范围: 5-9Hz 冲击: 9.8m/s ² , 频率范围: >9-500Hz
工作环境	无腐蚀性、易燃性气体、油滴、灰尘、导电粉尘	
使用海拔高度	海拔1000m以下; 1000m以上, 每升高100m降额1%; 最高2000m	
保护等级	IP20 无防尘、无防水	

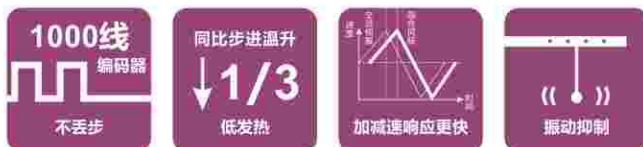
安装尺寸

型号: EMCS4		安装尺寸							安装螺钉
机壳号	电流[A]	A (mm)	B (mm)	H (mm)	W (mm)	D (mm)	安装孔径Φ (mm)		
A1	01P6ME	/	205	217	45	161	Φ4.5	2M4	
A2	01P0ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
	01P6ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
	02P2ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
A3	03P8ME	50	310	322	60	227	Φ5.5	3M4	
	04P4ME	50	310	322	60	227	Φ5.5	3M4	
	06P8ME	50	310	322	60	227	Φ5.5	3M4	
A4	08P8ME	50	310	322	65	227	Φ5.5	3M4	
	11P0ME	50	310	322	65	227	Φ5.5	3M4	
A5	0025ME	85	385	400	115	235	Φ7	4M6	
	0034ME	85	385	400	115	235	Φ7	4M6	
A6	0040ME	135	385	400	165	235	Φ7	4M6	
	0049ME	135	385	400	165	235	Φ7	4M6	

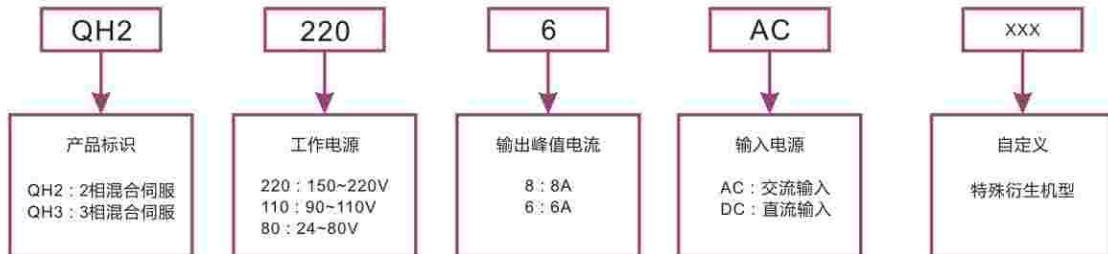
型号: EMCS2		安装尺寸							安装螺钉
机壳号	电流[A]	A (mm)	B (mm)	H (mm)	W (mm)	D (mm)	安装孔径Φ (mm)		
A2	01P0ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
	01P6ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
	02P2ME	/	273	285	47	180	Φ5.5	2M4	
A3	03P8ME	50	273	285	60	197	Φ5.5	3M4	
	04P4ME	50	273	285	60	197	Φ5.5	3M4	
	06P8ME	50	273	285	60	197	Φ5.5	3M4	
A4	08P8ME	50	273	285	65	197	Φ5.5	3M4	
	11P0ME	50	273	285	65	197	Φ5.5	3M4	
L2	0005ME	/	205	217	45	161	Φ4.5	2M4	
L3	0010ME	40	205	217	60	161	Φ4.5	3M4	



QH混合伺服驱动器



命名规则



产品规格

型号	QH2806AC	QH21108AC
工作电压	24~75V AC	90~110V AC
峰值电流	8A	8A
重量	550g	1000g
适配电机	86-QH204N1 86-QH2085N1	86H-QH204N1 86H-QH2085N1 86H-QH210N1
控制方式	32位DSP矢量闭环控制技术	
脉冲极限频率	200KH	
保护功能	过流、过压和跟踪误差超差报警	
输入信号	脉冲、方向和使能信号	
输出信号	到位信号和故障输出信号	
电机编码器反馈	AB差分输入	
细分度	默认1600/rev, 通过调试软件可设置任意细分度(200-51200)	
储藏温度	-20°C~80°C	
使用环境温度	0~50°C	
使用环境湿度	40~90%RH	
参数设置	静态电流、细分度、信号有效沿、故障输出信号电平、电流环和位置环等参数设置。	

QH2806AC 连接示意图



QH2806AC配置表

编码	名称	面板位号
E5901206002	接线端子	C1
E5901204001	接线端子	C2
E5901206002	接线端子	C3
E5901206102	接线端子	C4

QH2806AC 输入接口



编号	引脚符号	功能说明
1	PU+	脉冲正输入
2	PU-	脉冲负输入
3	DR+	方向正输入
4	DR-	方向负输入
5	EN+	使能正输入
6	EN-	使能负输入

QH2806AC 编码器信号输入端口



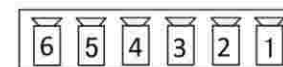
编号	引脚符号	功能说明
1	ECB+	电机编码器B相正输入
2	ECB-	电机编码器B相负输入
3	ECA+	电机编码器A相正输入
4	ECA-	电机编码器A相负输入
5	VCC+	编码器电源
6	EGND-	编码器电源地

QH2806AC 输出接口



编号	引脚符号	功能说明
1	CON+	定位完成正输出
2	CON-	定位完成负输出
3	ALM+	报警正输出
4	ALM-	报警负输出

QH2806AC 电机和电源输入端口



编号	引脚符号	功能说明
1	A+	A相电机绕组正
2	A-	A相电机绕组负
3	B+	B相电机绕组正
4	B-	B相电机绕组负
5	VDC/VAC	输入直流/交流电源
6	GND	输入电源地

QH21108AC 连接示意图

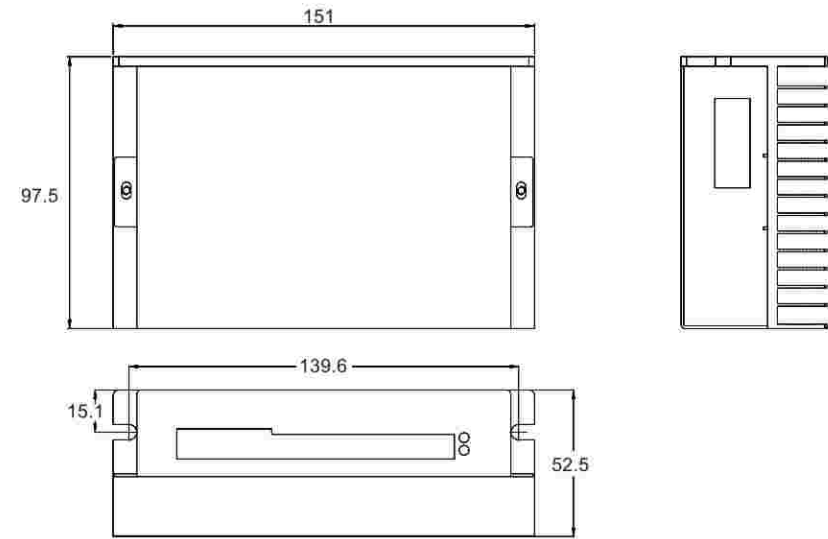
配线用断路器(MCCB)
用于保护电源线路。如果产生过电流，则关闭电路。

电磁接触器
用于开、关伺服电源。请安装浪涌保护装置使用。

干扰滤波器
为防止来自电源的外来干扰而设置。



QH2806AC 安装尺寸图 (单位: mm)



QH21108AC配置表

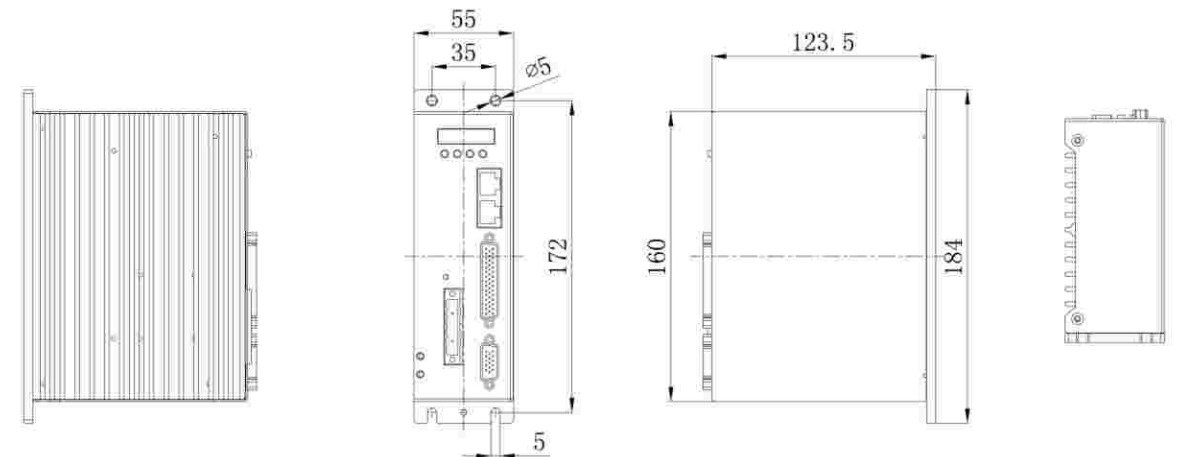
名称	编码	数量	标配/选配
功率端子接口		1	标配
编码器接头		1	
控制线接头		1	选配
RS232分接器	L1315200002	1	选配
网口转串口连接线 (RS232)	L011029M8P2	1	选配

QH2118AC 电机和电源输入端口

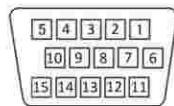


编号	引脚符号	功能说明
1	VDC/VAC	输入直流/交流电源
2	GND	输入电源地
3	A+	A相电机绕组正
4	A-	A相电机绕组负
5	B+	B相电机绕组正
6	B-	B相电机绕组负

QH21108AC 安装尺寸图 (单位: mm)

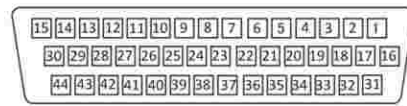


QH21108AC 编码器定义



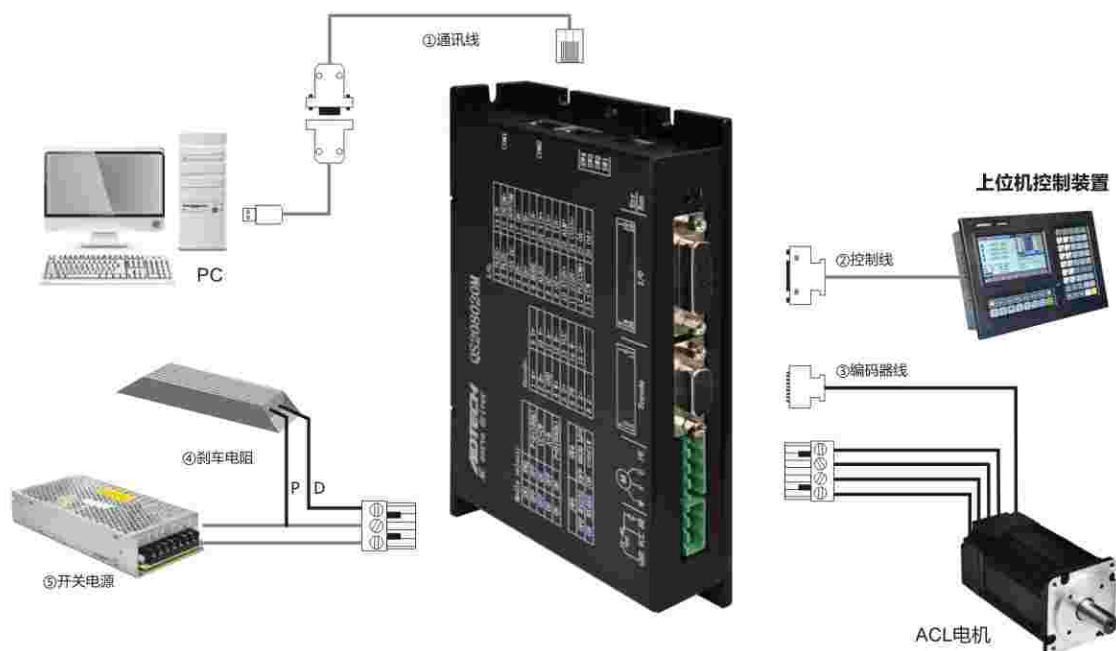
编号	引脚符号	功能说明
1	EA+	编码器A+信号输出
2	EA-	编码器B+信号输出
3	GND	编码器GND输入
6	PE	外壳地
11	EA-	编码器A-信号输出
12	EB-	编码器B-信号输出
13	VCC	编码器+5V电源输入

QH21108AC CN1 接口定义



编号	引脚符号	功能说明
3	PUL+	脉冲正输入
4	PUL-	脉冲负输入
5	DIR+	方向正输入
6	DIR-	方向负输入
7	ALM+	报警正输出
8	ALM-	报警负输出
9	PED+	定位完成正输出
10	PED-	定位完成负输出
11	ENA+	使能正输入
12	ENA-	使能负输入

QS2 直流伺服驱动器



端口说明

I/O	信号输入输出
Encode	Encode input
电脑通讯接头	RS232/RS485
GND/VCC/BR	电源输入用端子
PE/W/V/U	连接伺服电机电力线输出端子

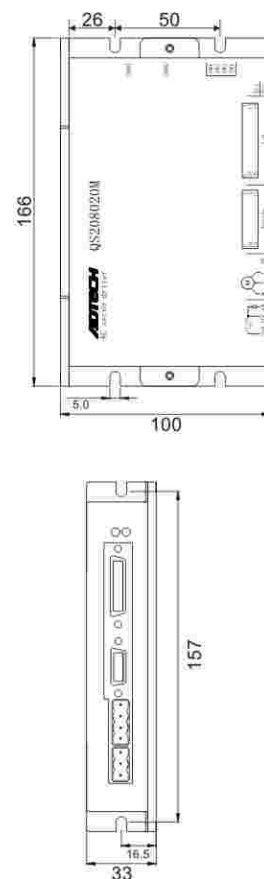
配件清单

电源和电机端子	3位电源端子(E59A1203102), 4位电机端子(E59A1204102)	标配
手册/光盘	默认每位客户配1~2册用户手册	标配
伺服配线套装	包括电机电力线, 编码器线, 伺服控制线	选配
通讯线	用于驱动器与PC软件进行数据传输	选配
编码器DB头	CN1(E63AG151103)	注: 如选购了伺服配线则不需另购伺服头
控制器DB头	E63AG261102	选配
开关直流电源	2款可选, 详见本章《伺服选配件》部分	选配
刹车电阻	E01A0710001 10Ω, 30W, 65*42*6, 线长100mm	选配

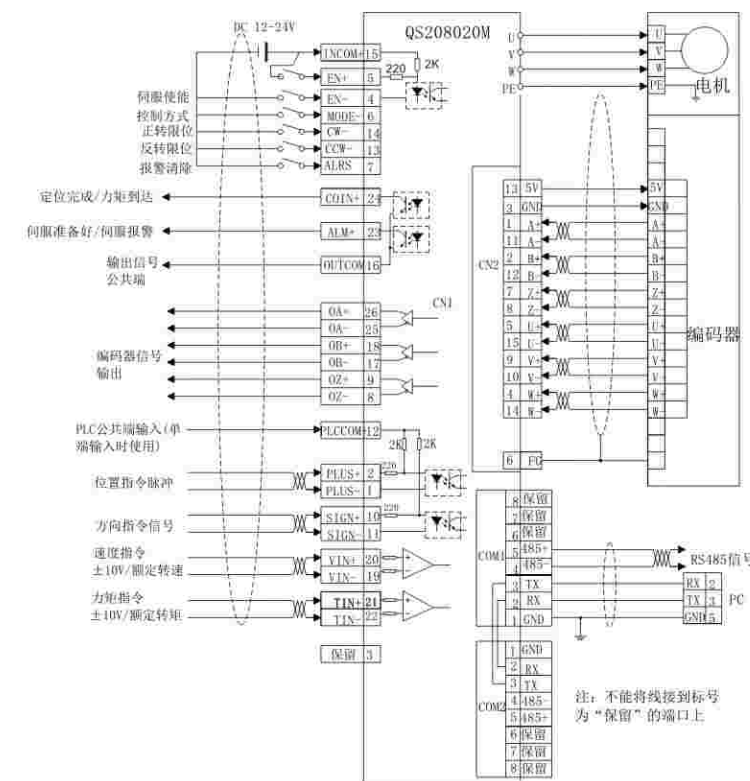
技术规格表

输入电源	DC24V-80V	使用环境 工作温度: < 45°C 工作湿度: 40%~80% 耐震动/耐冲击强度: 4.9m/s ² / 19.6 m/s ² 海拔高度: <1000m 1000m以上请降额使用 大气压力: 86~106kpa
反馈	增量型1000线/2500线光电旋转编码器	
调速比	1:5000	
速度波动率	<±0.03% (额定负载内)	
脉冲指令输入	脉冲+方向 脉冲+脉冲 A+B 90°正交脉冲 (差分驱动 集电极开路)	
脉冲种类	差分驱动: 500K 集电极开路: 200K	
脉冲频率	-10V~10V, 输入阻抗10kΩ	
模拟指令输入	编码器A、B、Z相差动输出, Z信号集电极输出	
脉冲输出信号	伺服使能、报警清除、位置禁止、正转限位、反转限位、控制方式。	
输入信号	定位完成、伺服报警、伺服准备好、零点输出 (Z相)	
输出信号	过电流、过电压、欠压、过载、缺相, 编码器异常等报警	
保护功能	转速、当前位置、当前脉冲频率、位置偏差、电机转矩、电机电流、模拟输入值等	
监视功能	通过RS232/485实现与PC的通讯, 实现参数的修改、伺服系统运行的状态的监控	
通讯功能		

产品尺寸图 (mm)



接线图



QS2直流伺服-电机系列 (ACL电机)

额定转速 3000r/4500r/min

额定功率 (W)	电机型号	轴径 (mm)	机身長 (mm)	驱动器型号
200W	ACL06020A-2A	14	99	QS208020M
	ACL06020B-2B	14	99	QS208020M
400W	ACL06040B-2B	14	127	QS208020M



QS2伺服-选配件

开关电源



E34A1350291	350W, 输入100~120VAC或200~240VAC (开关切换) 输出36V, 9.7A, 可配一台驱动器。	请根据所配ACL电机的功率和电压选择
E34A1500251	500W, 输入180~240VAC, 输出68VDC, 7.3A, 可配一台驱动器。	

步进驱动器



命名规则



步进电机与驱动器组合选型表

二相步进

电机型号	力矩 (NM)	轴径(mm)	机身长(mm)	电流(A)	驱动器	
42BYGH420AJPH	0.53	5	49.5	2.0	Q2BYG403MD 电流: 3A 电压: 24-40VDC	Q2BYG806MD 电流: 6A 电压: 24-60VAC 24-80VDC
42BYGH425	0.48	5	48	2.5		
42BYGH412A	0.75	5	60	1.2		
56BYGH420A	0.9	6.35	51	2.0		
56BYGH430AJP	1.22	8	54.5	3.0		
56BYGH442AJPH	1.2	6.35	54.5	4.2		
56BYGH42DJPH	2.1	8	77	4.2		
56BYGH430B	1.35	8	78	3.0		
56BYGH815C	1.6	8	84	1.5		
56BYGH630	1.35	8	78	3.0		
56BYGH842	2.2	8	112	4.2		
85BYGH830A-1	4.5	12.7	80	3.0		
85BYGH842A	8.5	12.7	118	4.2		
85BYGH842A-1	8.5	12.7	118	4.2		
85BYGH842B-1	8.7	14	118	4.2		
85BYGH840C-3	8.83	14	150	4.0		
85BYGH862D-6	12.2	15.8	156	6.2		
86BYG840B	2.8	9.5	92	4.0		
86BYG840C	4	9.5	129	4.0		
110BYG250A	12	16	174	6.0		
110BYG250C	22	16	251	6.0		
110BYGH250C	21	19	150	6.8		
130BYG250B	37	19	283	7.0		
					Q2BYG806DK 电流: 6A 电压: 40-100VAC	Q2BYG808MD 电流: 8A 电压: 40-110VAC
						Q2BYG1106M/MA 电流: 8A 电压: 40-110VAC



Q2BYG403MD
Q2BYG806MD
Q2BYG806DK



Q2BYG808MD

三相步进

电机型号	力矩 (NM)	轴径(mm)	机身长(mm)	电流(A)	驱动器	
56BYG3H356	0.9	6.35	53.5	5.6	Q3BYG806MB 电流: 6A 电压: 24-80VDC	Q3BYG2207 电流: 7A 电压: 110-220VAC
56BYG3H358	1.5	8	76.4	5.8		
56BYG3H358B	2	8	76.4	5.8		
85BYG3H358B	4	12	97	5.8		
85BYG3H358C	6	14	125	5.8		
110BYG3H425A	8	19	127.5	4.3		
110BYG3H535	12	19	148	6		
110BYG3H5375	16	19	182	6.4		
110BYG3H540	20	19	216	4.0		
110BYG3H425B	8	19	127.5	2.5		
110BYG3H435A	12	19	151	3.5		
110BYG3H4375A	16	19	185	3.75		
110BYG3H440A	20	19	219	4.0		
130BYG3H840C	35	24	255	4.0		



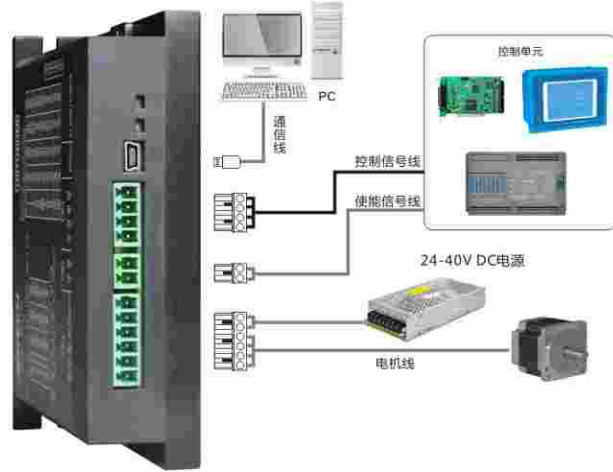
Q3BYG2207

二相数字步进驱动器

Q2BYG403MD/806MD

产品介绍

细分精度高，1~256任意细分；
反电动势 EMF 补偿功能；
速度升高时，保持转矩恒定；
参数自整定功能；
脉冲响应频率最高可达 200KHz；
串口通信功能，参数实时可调。



细分设置

细分	1	2	4	8	16	32	64	128	256	5	10	25	50	100	150	200
SW5	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW6	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW7	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
SW8	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON

电流设置

Q2BYG403MD

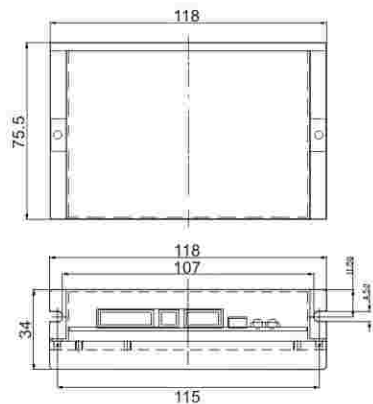
电流	1.2A	1.6A	2.0A	2.4A	2.8A	3.2A	3.6A	4.0A
SW1	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW2	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW3	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON

Q2BYG806MD

电流	2.5A	3.0A	3.5A	4.0A	4.5A	5.0A	5.5A	6.0A
SW1	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW2	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW3	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON

SW4: OFF, 自动半流模式; ON, 全流状态

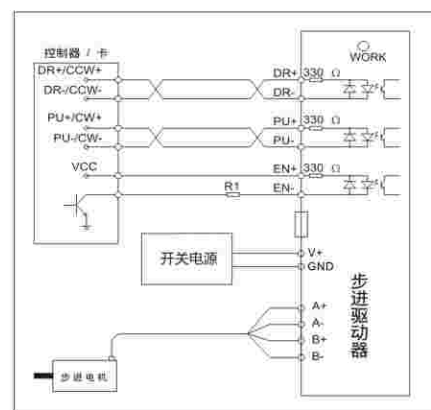
安装尺寸图 (单位: mm)



端口说明

功能	标号	示意图	说明
指示灯	工作电源		绿色LED为电源指示灯上电正常亮
	故障指示		红色LED为故障指示灯在过流、过压、欠压故障闪烁
输入信号	DR+		方向信号: 高/低电平状态, 要求: 低电平0~0.5V, 高电平4~5V, 对应电机的两个方向。电机的初始运行方向取决于电机的接线, 互换任意一相可以改变电机的初始运行方向。
	DR-		
	PU+		脉冲信号: 上升沿有效, 每次脉冲信号由低变高时, 电机运行一步, 要求: 低电平0~0.5V, 高电平4~5V, 脉冲宽度≥1.5μs
	PU-		
	EN+		
电源输入	DC		24V~40VDC (403MD) 24V~60VAC 24V~80VDC (806MD)
	DC		
输出信号	B-		电机B相绕组
	B+		
	A-		电机A相绕组
	A+		

典型差动方式接线图

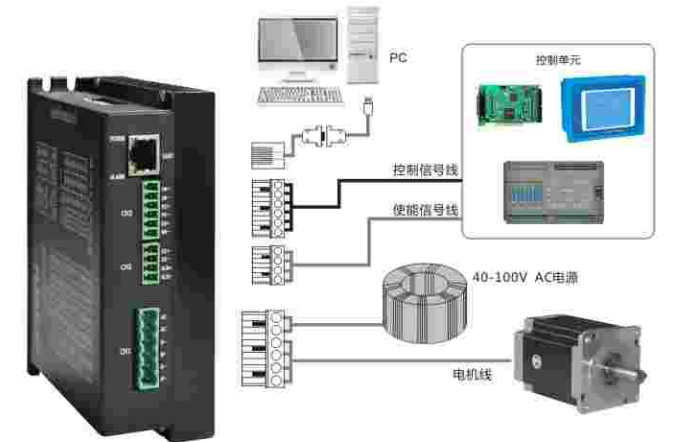


二相数字步进驱动器

Q2BYG806DK

产品介绍

RS232/RS485串口通信功能；
脉冲控制输入可选 (P+D、CW+CCW、A+B)；
无编码器失步报警功能；
电机零点位置输出；
内置电子齿轮比，实现任意细分 (1-256细分)；
具备自动测试运行模式，无需控制器发脉冲即可恒速运行。



细分设置

细分	1	2	4	8	16	32	64	128	256	5	10	25	50	100	150	200
SW5	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW6	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW7	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
SW8	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON

电流设置

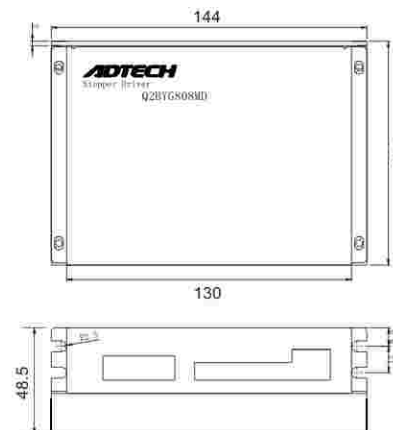
806DK

电流	2.0A	3.0A	3.5A	4.0A	4.2A	5.2A	5.6A	6.2A
SW1	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW2	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW3	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
SW4	ON: 自动运行模式; OFF: 正常细分模式							

808MD

电流	3.0A	4.0A	4.2A	5.2A	5.6A	6.2A	7.0A	8.0A
SW1	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON
SW2	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
SW3	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
SW4	ON: 自动运行模式; OFF: 正常细分模式							

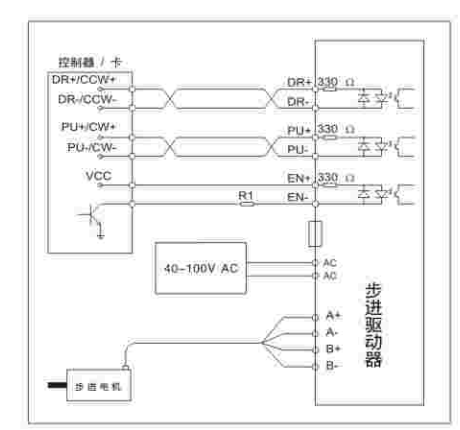
安装尺寸图 (单位: mm)



端口说明

功能	标号	示意图	说明
通讯接口及指示灯	通讯接口		电源接通绿灯亮起, 松轴绿灯闪烁。通过闪烁表示报警代码, 具体请查阅说明书
	电源指示灯		
输入信号	DR+		高/低电平状态, 要求: 低电平0~0.5V, 高电平4~5V, 对应电机的两个方向。电机的初始运行方向取决于电机的接线, 互换任意一相可以改变电机的初始运行方向。
	DR-		
	PU+		上升沿有效, 每次脉冲信号由低变高时, 电机运行一步, 要求: 低电平0~0.5V, 高电平4~5V, 脉冲宽度≥1.5μs
	PU-		
	EN+		
输出信号	OZ+		电机转子每次通过位置零点时, 输出一个周期50μs的脉冲信号, 当转子停在位置零点时, 保持为高电平。
	ALM+		
电源输入	AC		AC40V~100V
	AC		
电机输出	B-		步进电机B相
	B+		
	A-		步进电机A相
	A+		

典型差动方式接线图



二相数字步进驱动器 Q2BYG1106M系列

产品介绍

可驱动两相 85, 86, 110, 130 系列步进电机；
双极恒流斩波方式，斩波频率 20KHZ；
光电隔离信号输入，输入信号与 TTL 兼容；
运行平稳，高加速特性，高速大力矩输出；

型号划分

- Q2BYG1106M 细分方式：1-256
- Q2BYG1106MA



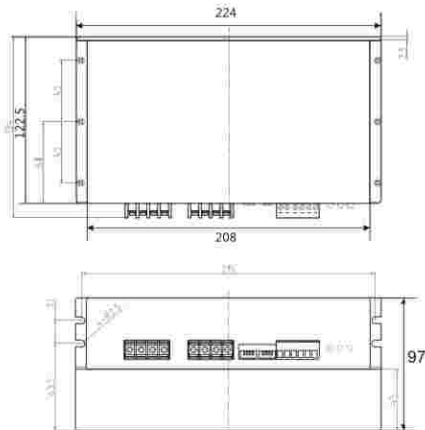
细分设置 (SW1)

细分	2	4	8	16	32	64	128	256	5	10	25	50	125	250
置数	400	800	1600	3200	6400	12800	25600	51200	1000	2000	5000	10000	25000	50000
1	ON	DN	ON	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
2	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF
3	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	ON	ON	ON
4	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF

电流设置 (SW2)

电流	2.8A	3.5A	4.1A	4.9A	5.7A	6.3A	7.2A	8.0A
1	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF
2	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF
3	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF
4	预留							

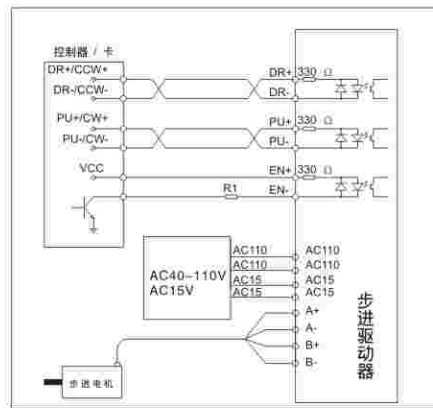
安装尺寸图 (单位: mm)



端口说明

功能	标号	示意图	说明
指示灯	工作电源		上电工作正常，指示灯亮。
	故障指示		过流、过压、过热时指示灯亮。
输入信号	DR+		方向信号：单脉冲控制方式为高/低电平信号，双脉冲控制方式为反转脉冲信号。输入信号脉冲为有效方式。
	DR-		
	PU+		脉冲信号：单脉冲控制方式为晶闸管控制信号，双脉冲控制方式为正转步进脉冲信号。输入信号脉冲为有效方式。
	PU-		
	EN+		使能信号。此输入信号用于使能/禁止。高电平使能，低电平时驱动器不能工作，不用时悬空即可。
	EN-		
输出信号	A+		步进电机A相
	A-		步进电机B相
	B+		
	B-		
电源输入	AC40V		AC40V~110V
	AC110V		AC15V (隔离电源)
	AC15V		

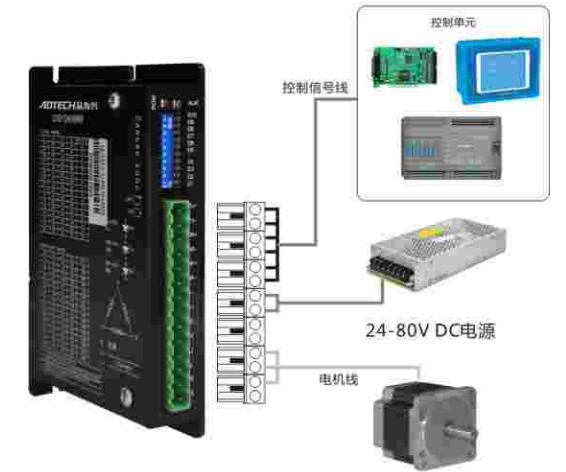
典型差动方式接线图



三相步进驱动器 Q3BYG806MB

产品介绍

最高反应频率可达 200Kpps；
光电隔离信号输入/输出；
可以驱动任何 5.8A 相电流以下三相混合式步进电机；
出错保护；过热保护；过流、电压过低保护；



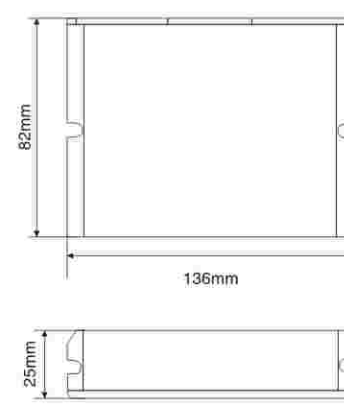
细分设置

细分	400	500	600	800	1000	1200	2000	3000	4000	5000	6000	10000	12000	20000	30000	60000
D5	ON	DN	ON	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
D6	DN	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF
D7	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF
D8	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF
D9	ON, 双脉冲: PU为正向步进脉冲信号, DR为反向步进脉冲信号。 OFF, 单脉冲: PU为步进脉冲信号, DR为方向控制信号。															
D10	自检测开关 (OFF时接收外部脉冲, ON时驱动器内部以30转/分的速度运行)															

电流设置

电流	2.5A	2.7A	2.9A	3.0A	3.5A	3.7A	3.9A	4.2A	4.4A	4.6A	4.8A	5.0A	5.2A	5.4A	5.6A	6.0A
1	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
2	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON
3	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
4	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON

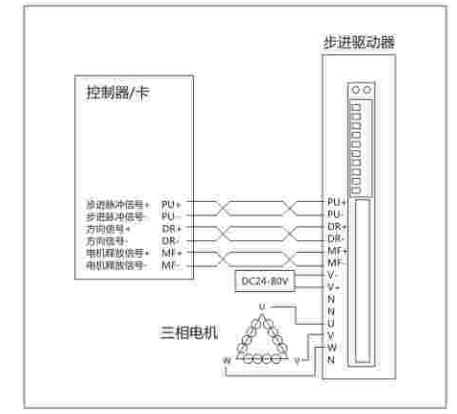
安装尺寸图 (单位: mm)



端口说明

功能	标记符号	示意图	说明
输入信号光电隔离正端	PU+		接+5V供电电源, +5V/+24V均可驱动。高于+5V需接限流电阻。 下岸沿有效, 每当脉冲由高变低时电机走一步。输入电阻220Ω, 要求: 低电平0-0.5V, 高电平4-5V, 脉冲宽度>2.5us。
	PU-		
输入信号光电隔离正端	DR+		接+5V供电电源, +5V/+24V均可驱动, 高于+5V需接限流电阻。 用于改变电机转向, 输入电阻220Ω, 要求: 低电平0-0.5V, 高电平4-5V, 脉冲宽度>2.5us。
	DR-		
输入信号光电隔离正端	MF+		接+5V供电电源, +5V/+24V均可驱动, 高于+5V需接限流电阻。
电机释放信号	MF-		有效(低电平)时关断电机接线电流, 驱动器停止工作, 电机处于自由状态。
电源	V-		DC24~80V
	V+		
	NC		
	NC		
电机接线	U		
	V		
	W		
	NC		

典型差动方式接线图



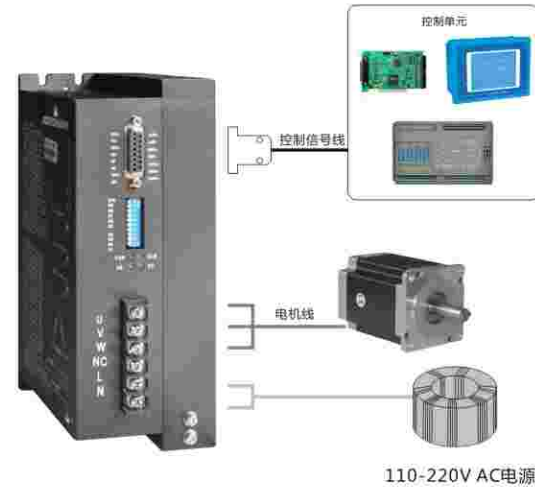
三相步进驱动器 Q3BYG2207MB/MC

产品介绍

设有 16 档等角度恒力距细分，最高分辨率 60000 步/转；
最高反应频率可达 200Kpps；
光电隔离信号输入/输出；
相位记忆功能

型号：

- Q3BYG2207MB 最大电流：7A- 专门搭配**高压电机**，高速效果好；
- Q3BYG2207MC 最大电流：7A- 专门搭配**低压电机**，低速时平稳。



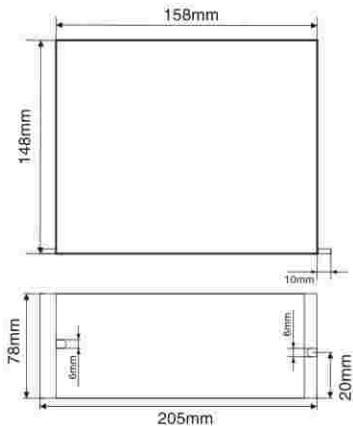
细分设置

细分	400	500	600	800	1000	1200	2000	3000	4000	5000	6000	10000	12000	20000	30000	60000
D5	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
D6	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF
D7	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF
D8	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF
D9	ON, 双脉冲; PU为正向步进脉冲信号, DR为反向步进脉冲信号。 OFF, 单脉冲; PU为正向步进脉冲信号, DR为方向控制信号。															
D10	自检测开关 (OFF时接收外部脉冲, ON时驱动器内部以30转/分的速度运行)															

电流设置

电流	0.7A	1.1A	1.5A	2.0A	2.4A	2.8A	3.2A	3.6A	4.0A	4.5A	5.0A	5.4A	5.8A	6.2A	6.5A	7.0A
1	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
2	OFF	OFF	OFF	OFF	ON	ON	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
3	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON	OFF	OFF	ON	ON
4	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON	OFF	ON

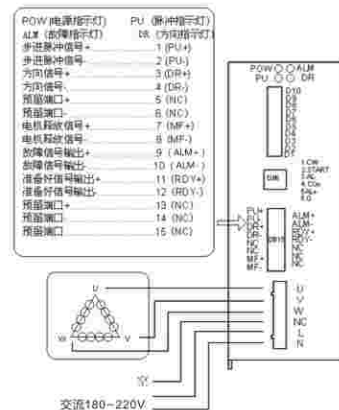
安装尺寸图 (单位: mm)



端口说明

功能	标记符号	示意图	说明
输入信号光电隔离正端	PU+		接+5V供电电源, +5V~+24V均可驱动, 高于+5V需接限流电阻。
DP5=OFF, PU为步进脉冲信号	PU-		下降沿有效, 每当脉冲由高变低时电机走一步, 输入电阻220Ω, 要求: 低电平0-0.5V, 高电平4-5V, 脉冲宽度>2.5μs。
DP5=ON, PU为正向步进脉冲信号	DR+		接+5V供电电源, +5V~+24V均可驱动, 高于+5V需接限流电阻。
输入信号光电隔离正端	DR+		
DP5=OFF, DR为方向控制信号	DR-		用于改变电机转向, 输入电阻220Ω, 要求: 低电平0-0.5V, 高电平4-5V, 脉冲宽度>2.5μs。
DP5=ON, DR为反向步进脉冲信号	DR-		
输入信号光电隔离正端	MF+		接+5V供电电源, +5V~+24V均可驱动, 高于+5V需接限流电阻。
电机释放信号	MF-		有效(低电平)时关断电机接线电流, 驱动停止工作, 电机处于自由状态。
驱动器故障信号输出光电隔离正端	ALM+		驱动器过热, 过热故障时, 驱动器输出故障信号, 该信号有效(低电平)。
驱动器故障信号输出光电隔离负端	ALM-		
驱动器准备好信号输出光电隔离正端	RDY+		驱动器状态正常, 准备就绪接受控制信号时该信号有效(低电平)。
驱动器准备好信号输出光电隔离负端	RDY-		
电机接线	U V W		
悬空	NC		
电源	L, N		电源: AC180-220V

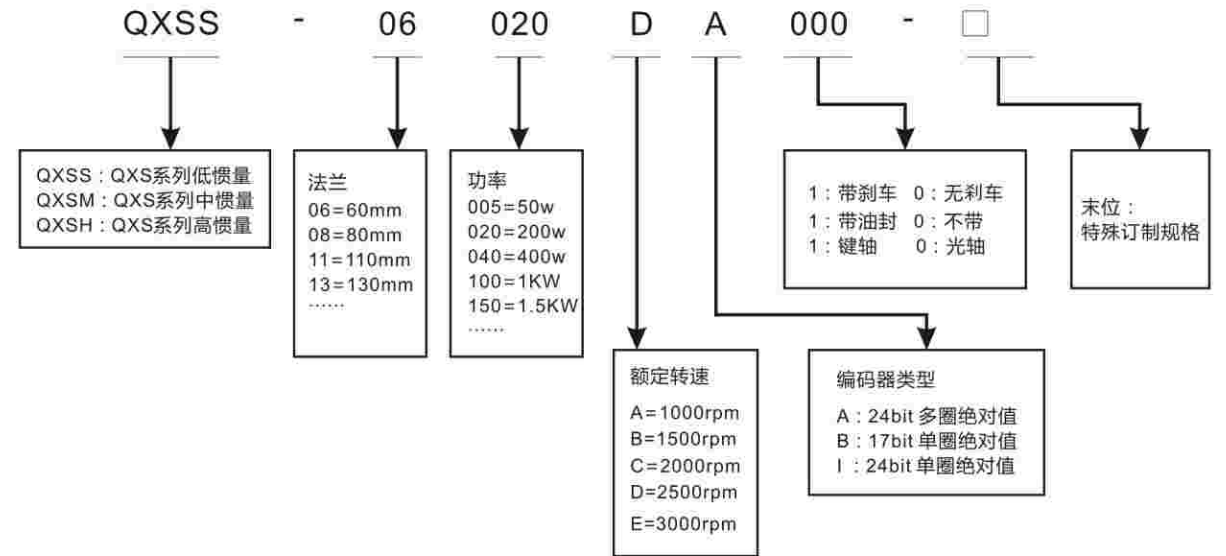
驱动器接线图



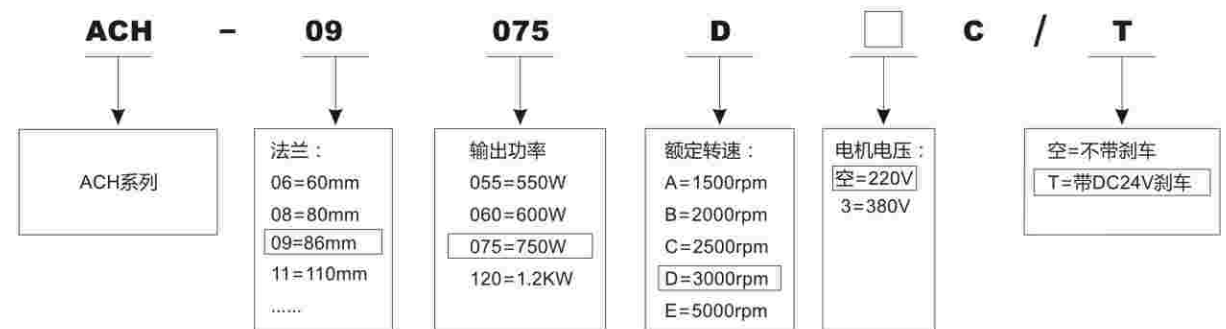
电机



QXS 系列伺服电机-命名规则表



ACH 系列伺服电机-命名规则表

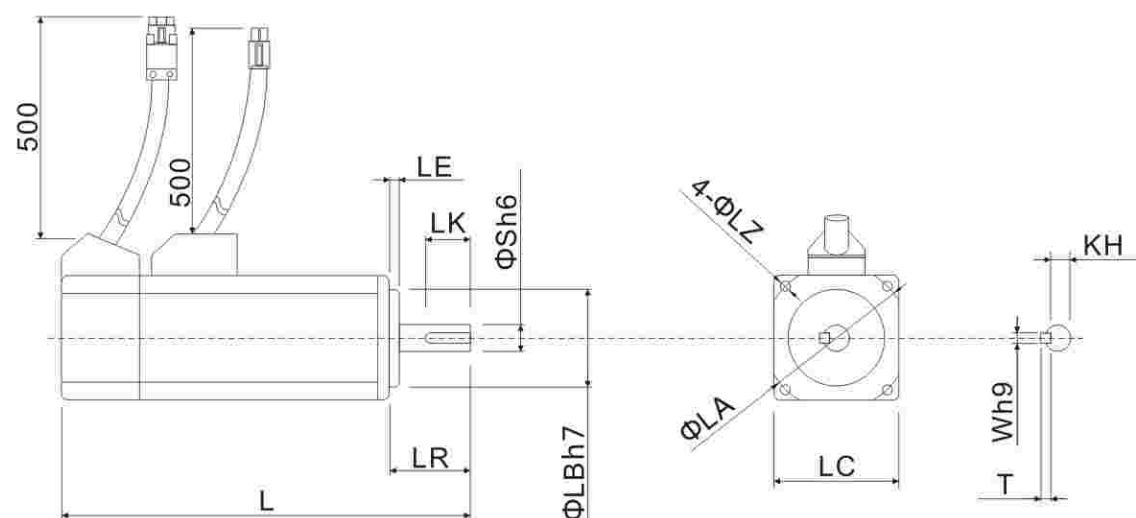


备注: ACH系列电机固定配2500线全线编码器

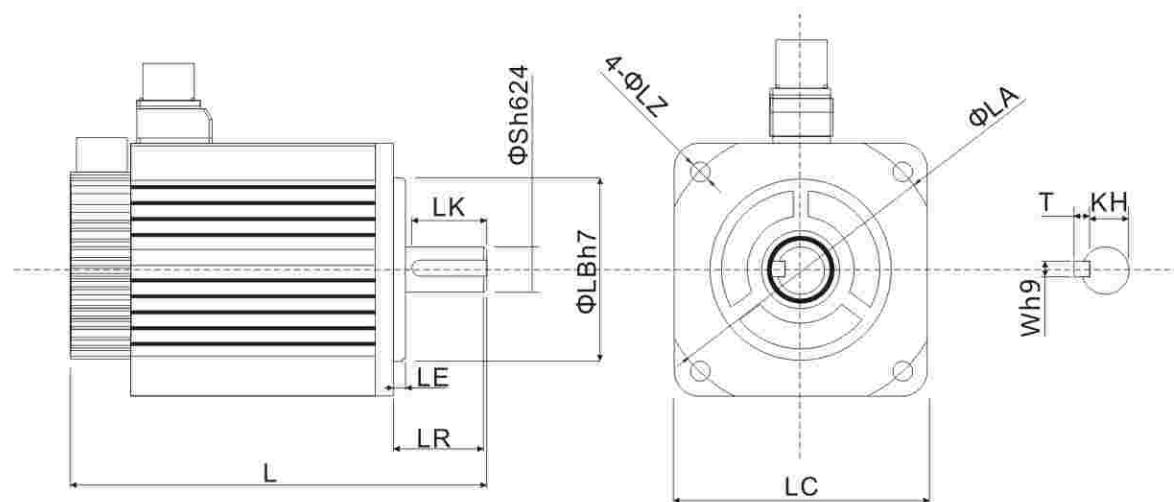
QXSS 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L机身高 (G不带刹车)	L (带刹车)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSS-04010E	40	112	115	3	19	8	25	30	45	3.5	3	6	3
QXSS-06020E	60	111.2	149.2	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSS-06040E	60	131.2	169.2	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSS-08075E	80	143.7	184.7	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSS-08075C	80	185	200.5	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSS-08100E	80	164.5	205.5	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6

QXSS 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



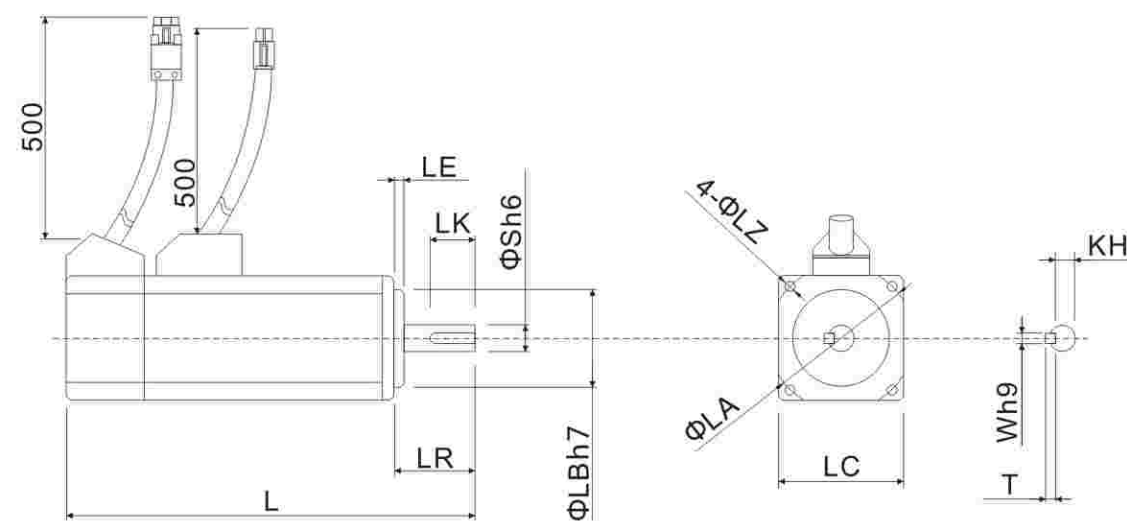
QXSH 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



QXSH 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L机身高 (G不带刹车)	L (带刹车)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSH-04010E	40	110	145	3	12.5	8	25	30	45	3.4	3	6.2	3
QXSH-06020E	60	121.2	159.2	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSH-06040E	60	141.2	179.2	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSH-08075E	80	153.7	194.7	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSH-08100E	80	174.5	215.5	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSH-13100C	130	226	260	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSH-13150C	130	243.5	277.5	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSH-13085B	130	168		5	40	19	58	110	145	9	6	18.5	6
QXSH-13130B	130	160		2	40	22	58	110	145	9	6	18.5	6
QXSH-18270B	180	164		3.2	50	35	79	114.3	200	10	8	30	10
QXSH-18300B	180	304		3.2	51	35	65	114.3	200	9	8	30	10
QXSH-13380C	130	231		5	40	22	57	110	145	9	6	18.5	6
QXSH-18430B	180	262		3.2	51	35	65	114.3	200	9	8	30	10

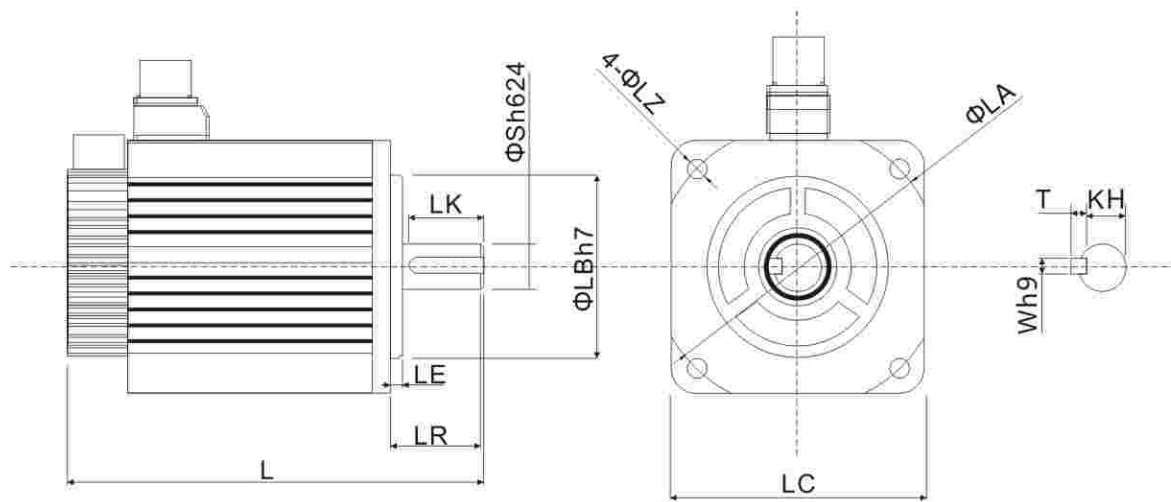
QXSH 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



QXSM 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L 机身长 (G不带刹车)	L (带刹车)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSM-13100C	130	208.5	242.5	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSM-13150C	130	226	260	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSM-13200C	130	243.5	277.5	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSM-13260C	130	209		5	40	22	57	110	145	9	6	18.5	6
QXSM-13230B	130	241		5	40	22	57	110	145	9	6	18.5	6

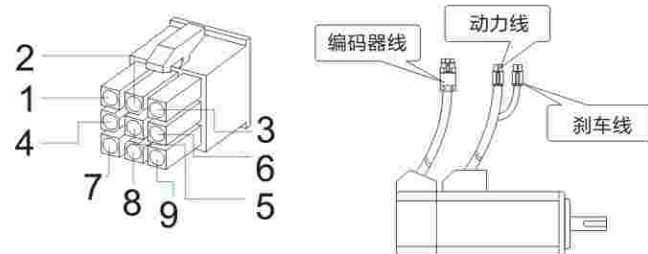
QXSM 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



电机接线定义

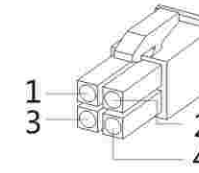
使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 编码器信号接线定义

端子符号	信号	颜色
1	SD+	蓝
2	SD-	紫
3	BAT+	橙
6	EX5V	白
7	EX0V	黑
8	BAT-	棕
9	屏蔽线	屏蔽线



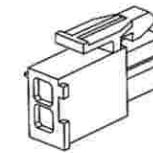
使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 动力线接线定义

端子符号	信号	颜色
1	U	红
2	V	白
3	W	黑
4	PE	绿/黄



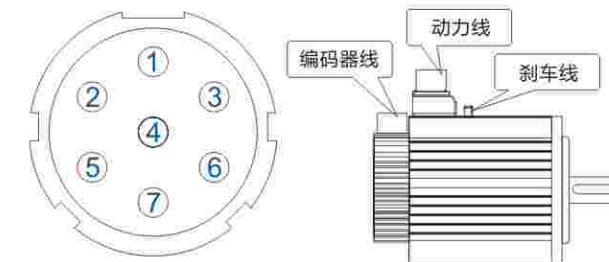
使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 电机刹车线接线定义

端子符号	信号	颜色
1	24+	黄
2	24-	黄



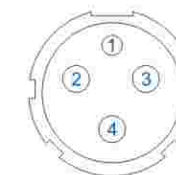
使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 编码器信号接线定义

端子符号	信号	颜色
1	PE	屏蔽线
2	EX5V	白
3	EX0V	黑
4	SD+	蓝
5	SD-	紫
6	BAT+	橙
7	BAT-	棕



使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 动力线接线定义

端子符号	信号	颜色
1	PE	绿/黄
2	U	红
3	V	白
4	W	黑



使用 QXSS、QXSH (40~90mm 法兰) 电机时, 电机刹车线接线定义

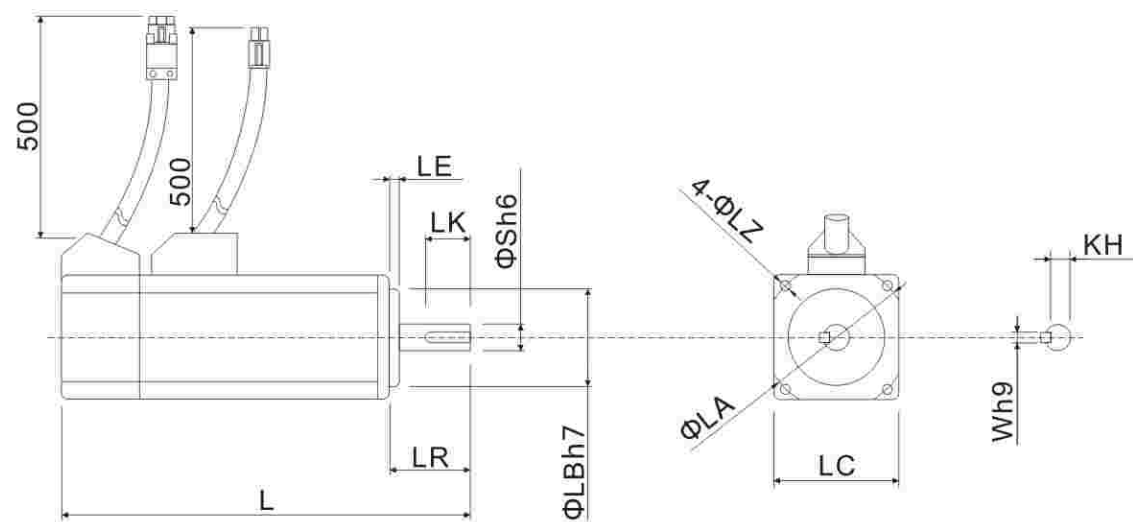
端子符号	信号	颜色
1	24+	黄
2	24-	黄



ACH 系列电机 (小惯量) 尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L 机身长	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	KH	W
ACH-06020DC	60	132	3	20	14	30	50	70	5.5	11	5
ACH-06040DC	60	152	3	20	14	30	50	70	5.5	11	5
ACH-06060DC	60	174	3	20	14	30	50	70	5.5	11	5
ACH-08075DC	80	185	3	25	19	35	70	90	6	15.5	6
ACH-08100D	80	214	3	25	19	35	70	90	6	15.5	6
ACH-08120DC	80	225	6	25	19	35	70	90	6	15.5	6
ACH-09075DC	86	185	3	25	16	35	80	113	6.5	13	5
ACH-09120D	86	216	3	20	16	35	80	113	6.5	13	5
ACH-11060DC	110	214	5	42	19	55	95	130	9	15.5	6
ACH-11120DC	110	244	5	40	19	55	95	130	9	21.5	6
ACH-11150DC	110	259	5	40	19	55	95	130	9	21.5	6

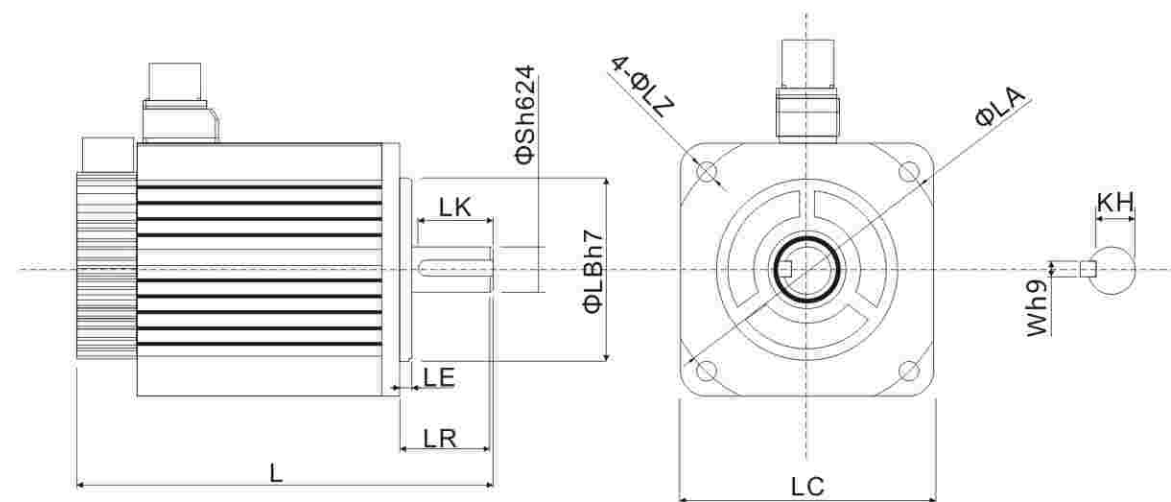
ACH 系列电机 (小惯量) 尺寸图 (单位: mm)



ACH 系列电机 (中惯量) 尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L 机身长	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	KH	W
ACH-13100CC	130	223	5	40	22	57	110	145	9	24.5	6
ACH-13120DC	130	223	5	40	19	57	110	145	9	24.5	6
ACH-13150CC	130	236	5	40	22	57	110	145	9	18.5	6
ACH-13160BC	130	246.5	5	35	22	54.5	110	145	9	18	8
ACH-13200CC	130	249	5	40	22	57	110	145	9	18.5	6
ACH-13230AC	130	298	5	40	22	57	110	145	9	18.5	6
ACH-13260CC	130	266	5	40	22	57	110	145	9	24.5	6

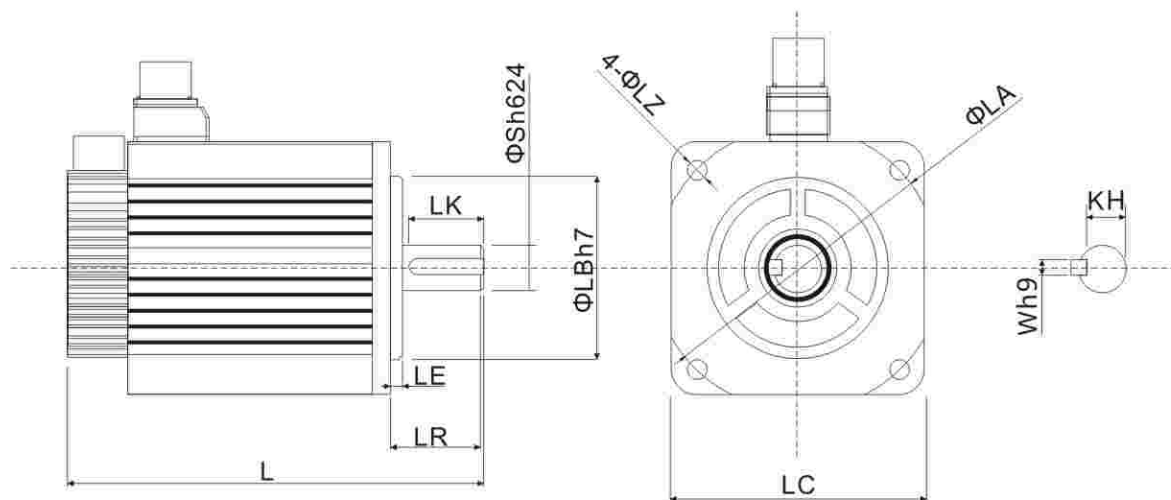
ACH 系列电机 (中惯量) 尺寸图 (单位: mm)



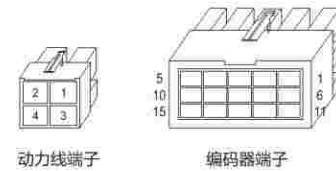
ACH 系列电机 (大惯量) 尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	L 机身长	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	KH	W
ACH-13290AI	130	319	5	40	22	57	110	102.5	9	24.5	6
ACH-18270AC	180	291	3.2	51	35	65	114.3	233	13.5	30	10
ACH-18290F	180	327	3.2	51	35	65	114.3	233	13.5	30	10
ACH-18300AC	180	297	3.2	51	35	65	114.3	233	13.5	30	10
ACH-18370FC	180	357	3.2	51	35	65	114.3	233	13.5	30	10

ACH 系列电机 (大惯量) 尺寸图 (单位: mm)



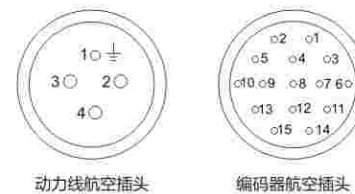
15线编码器型电机引出线定义 ACH系列



序号	1	2	3	4
名称	U	V	W	PE

序号	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
名称	FG	5V	0V	B+	Z-	U+	Z+	U-	A+	V+	W+	V-	A-	B-	W-

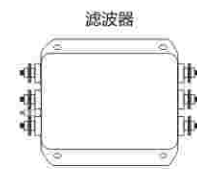
航空插头型电机引出线定义 ACH系列



序号	1	2	3	
名称	U	V	W	PE

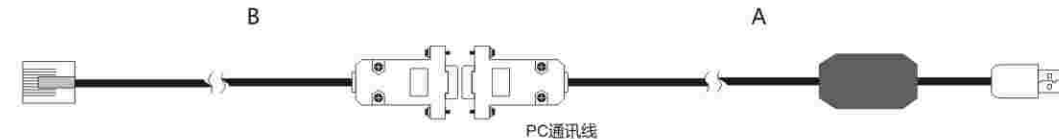
序号	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
名称	FG	5V	0V	B+	Z-	U+	Z+	U-	A+	V+	W+	V-	A-	B-	W-

QS7伺服-选配件



编码	规格	说明
E2401010001	单相 10A 250V 可配一台驱动器	搭配QS8AA010M
E240110001	单相滤波器 AG2211-20-55 250VAC 50/60HZ 20A	搭配QS8AA020M/030M/050M2
E2402001001	三相 40A 450V 可配一台驱动器	搭配QS8AA050M2

通讯线 (CQS2USB1M01)



知识点: 通讯线用于驱动器与电脑进行连接。B段由于使用RS232转USB转接线, 需要先安装PC驱动程序。A段的DB9 接头并非标准串口定义, 请勿直接接到PC或控制器的串口上。

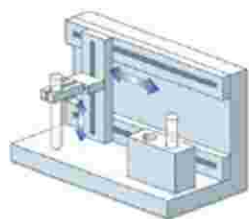
QS 伺服外置再生电阻的容量选定 (选配)



驱动器型号	电机瞬时速度	≤3000 r/min	>3000 r/min	≤3000 r/min	>3000 r/min	≤3000 r/min	>3000 r/min
		减速时间	100ms	100ms	100ms-200ms	100ms-200ms	>200ms
QS#AA020M	不需要	不需要	内置	不需要	内置	不需要	内置
QS#AA030M	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要	50Ω 120W	不需要
QS#AA050M	50Ω 60W	30Ω 750W	不需要	30Ω 470W	50Ω 60W	30Ω 470W	50Ω 60W

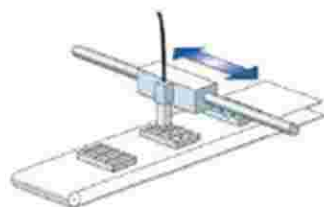
【注】表中外置再生电阻的阻值需要按上表中的要求进行配置, 功率可以大于表中的值, 但不能小于表中值。

众为兴直线电机



静音、无摩擦

轴杆直线电机运动无摩擦接触，所以也完全排除了噪声和摩擦的因素。特别适用于有无尘静音要求的：实验室移栽，以及医疗设施。



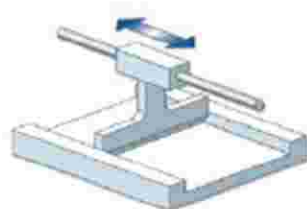
环境适应性强

耐水、耐油、耐真空的特点，可以适应各类严酷环境。



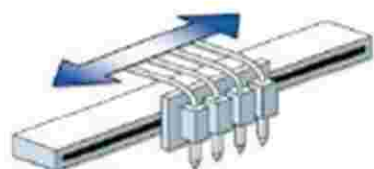
精确定位

利用光栅，磁栅等闭环反馈帮助可以达到最低 0.1 μ 运动步距，并且达到 1 μ 以内的重复定位精度。



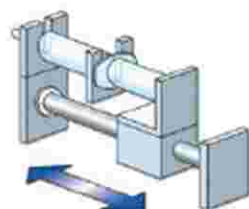
低速特性好

最低运动速度可达到 8 μ /s，远远优于丝杆等传统传动的低速特性。



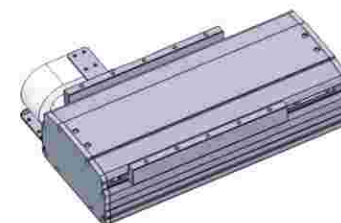
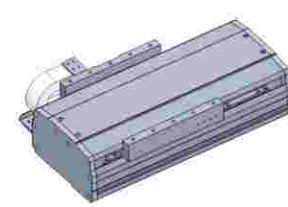
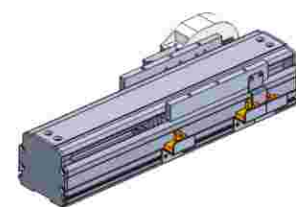
高速，高响应

最大的运动速度可达到 10m/s，高速设备的理想传动选择。



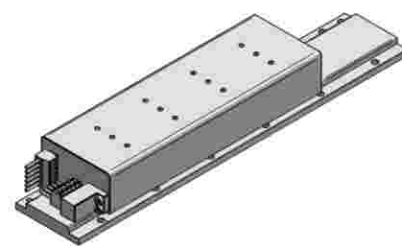
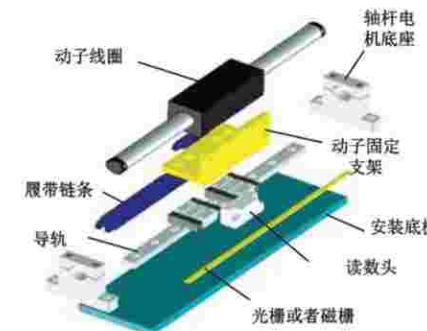
速度波动率低

稳定的速度性能
对于点胶印刷等行业有极佳的特性优势。



LM-D系列直线电机模组特点：

1. 适用于小型，中低负载工作场合；
2. 无极距要求，有效行程可任意订制；
3. 无磁芯设计，无齿槽力，适合高精度及圆弧轨迹控制。



LM-F系列直线电机模组特点：

1. 适用于中高负载工作场合，相同截面下负载能力突出；
2. 有极距要求，有效行程按定子长度叠加；
3. 有磁芯设计，有齿槽力，适合大负载搬运类及点到点的控制。

LM-R系列直线电机模组特点：

1. 适用范围广；
2. 有极距要求，有效行程按定子长度叠加；
3. 无磁芯设计，无齿槽力，适合高精度及圆弧轨迹控制。



众为兴直线电机型号命名规则 (快速选型表)

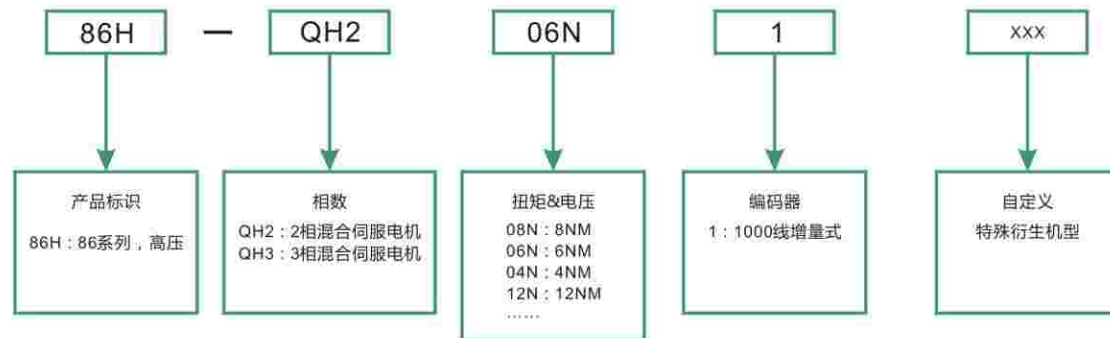
本体命名规则										附件命名规则												
LM	85	D	-	16	-	N10	-	500	-	0	-	G	F	D05	-	0	-	S	3	-	L3	
品名	型材宽度 (mm)	驱动方式		公称尺寸 (mm)		额定功率 (额定推力)		有效行程 (mm)		载体		栅尺类型	栅尺品牌	分辨率 (μm)		编码方式		线槽尺寸	出线全长 (M)		传感器数量	
直线模组	85	D: 轴杆直线电机		16		N10		标准行程 100-1200 (50mm间距)		0: 单个滑台 D: 两个滑台 T: 三个滑台		M: 磁栅	S: SIKO	D05: 0.5μm (标准) D10: 1μm		0: 增量式(标准)		空: 不配线槽附件				空: 无传感器 L1: 1个 L2: 2个 L3: 3个 L4: 4个 L5: 5个
						N15																
	130	D: 轴杆直线电机		20		N18																
						N28																
	150	D: 轴杆直线电机		20		N38																
						N18																
						N28																
						N38																
						N40																
						N60																
		F: 扁平磁芯直线电机		45		N75																
						N139																
						N46																
						N86																
	170	D: 轴杆直线电机		35		N129																
						N81																
						N152																
		F: 扁平磁芯直线电机		60		N218																
						N105																
						N150																
210	F: 扁平磁芯直线电机		100		N190																	
					N122																	
					N230																	
	U: U型直线电机		M3		N330																	
					N59																	
					N89																	
210	F: 扁平磁芯直线电机		100		N118																	
					N148																	
					N161																	
	U: U型直线电机		M4		N302																	
					N435																	
					N102																	
					N153																	
					N205																	
					N256																	
					N256																	

注: 1. 不同型材宽度所能安装的驱动方式不同;
2. 有效行程在多个滑台时按两端滑台到达两端极限位置后的中心距离来表示.

混合伺服电机

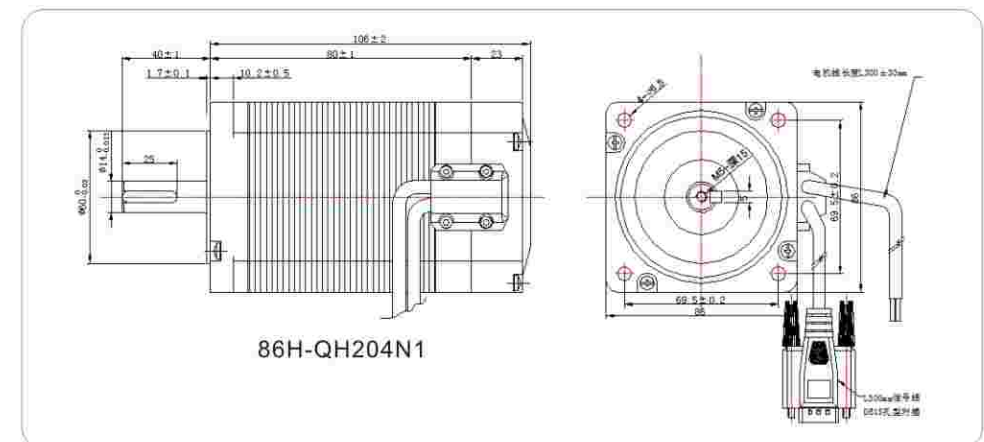
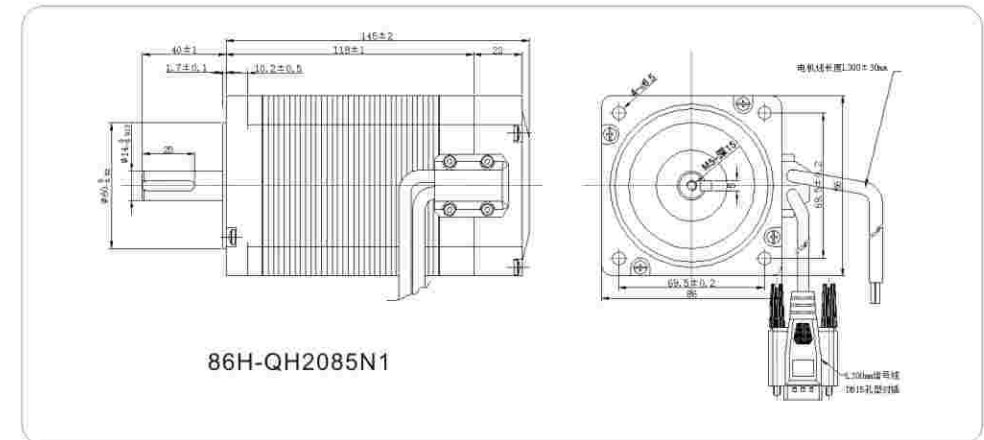
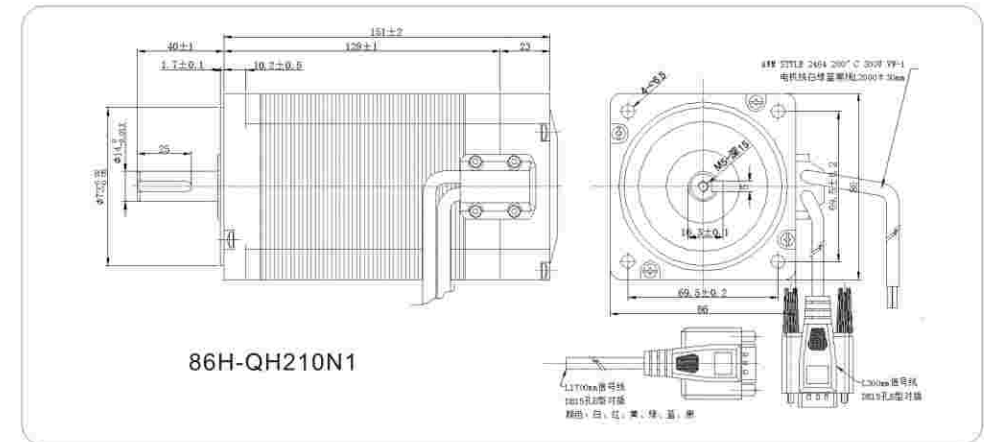


命名规则



型号	法兰 (mm)	额定转速 (Rpm)	最大转速 (Rpm)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转矩 (N.M)	编码器	轴径 (mm)	轴长 (mm)	机身长 (mm)	重量 (kg)
86H-QH210N1	86	1000	2000	4.5	6.5	10	1000线增量式	14	40	151	5
86H-QH2085N1	86	1000	2000	6	6.5	8.5	1001线增量式	14	40	145	4.5
86H-QH204N1	86	1000	2000	6	6.5	4	1002线增量式	14	40	106	2.5

尺寸图 (单位: mm)



AVS 系列视觉定位系统

产品介绍

定位快速精准、系统稳定高效、操作简单。

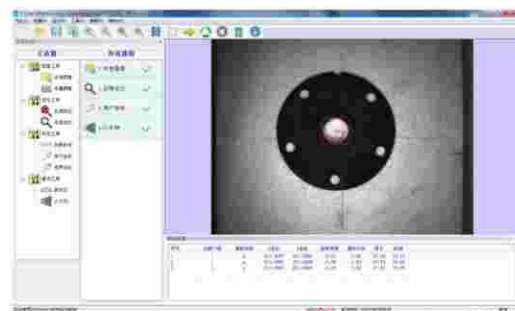


功能简介

- 支持千兆以太网、USB等多种不同接口的相机；
- 支持在线或线下检测；
- 支持面阵 CCD 相机；
- 支持RS232、以太网等多种常用通讯接口；
- 系统定位时间短；
- 符合OPC标准；

软件特点

- 定位算法可达到 1/64 像素，可输出位置、旋转角度和缩放比例；
- 支持多台相机同时采集、同时定位；
- 支持不同分辨率、不同接口相机；
- 支持导入本地图片模拟相机采集功能；
- 提供边缘定位及区域定位工具：
 - 边缘定位，能快速定位轮廓清楚的物体，且能计算出任意的旋转角度；
 - 区域定位，适合不规则形状、对比度低的物体；
- 提供刻度标定、坐标系映射标定工具，可将像素换算成真实的物理单位，并能纠正镜头和透视畸变；
- 拖拽式的软件操作，直观高效，快速构建出一套视觉定位系统；
- 支持网口、串口通讯方式进行文件读写，可快速将定位结果输出给外部控制系统或文件系统；
- 支持作业流程的新建、保存和读取，并可保存成本地文件，应用时直接加载无需再次设置。



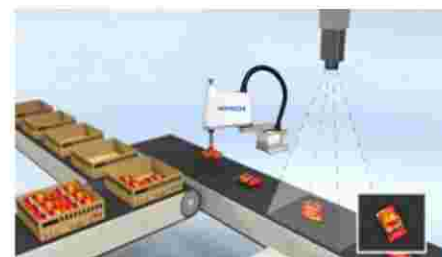
视觉系统组成

视觉控制器+工业相机+镜头+光源+光源控制器+CCD数据线+USB加密狗

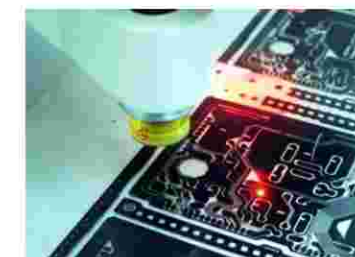
产品配置

系统类型	名称	型号	描述	数量
单相机系统	视觉控制器	AVS1100	工控机+SMAT卡+视觉软件	1
	工业相机	30万、200万、500万像素可选，详见《视觉系统选型表》		1
	镜头	参考《镜头选型表》		1
	光源	参考《光源选型表》		1
	光源控制器	参考《光源控制器选型表》		1
	CCD数据线	3M、5M、7M可选，详见《视觉系统选型表》		1
	加密狗	USB加密狗，激光打标兰色		1
双相机系统	视觉控制器	AVS3100	工控机+视觉软件	2
	工业相机	30万、200万、500万像素可选，详见《视觉系统选型表》		2
	镜头	参考《镜头选型表》		2
	光源	参考《光源选型表》		2
	光源控制器	参考《光源控制器选型表》		1
	CCD数据线	3M、5M、7M可选，详见《视觉系统选型表》		2
	加密狗	USB加密狗，激光打标兰色		2

应用案例



机器人搬运，码垛行业



PCBA电子行业、插件行业



LED行业












点胶行业





切割行业

工业机器人

AR系列-四轴SCARA机器人




型号		AR3215	AR4215	AR5215	AR6520	AR7520	AR8520	AR61030	AR7225	AR101030	
图示											
种类		水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	
轴数		4	4	4	4	4	4	4	4	4	
臂长		300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	800mm	600mm	700mm	1000mm	
轴规格	X轴	手臂长度	100mm	200mm	300mm	300mm	400mm	500mm	200mm	400mm	600mm
		旋转范围	±127°	±127°	±127°	±130°	±130°	±130°	±135°	±130°	±135°
	Y轴	手臂长度	200mm	200mm	200mm	300mm	300mm	300mm	400mm	300mm	400mm
		旋转范围	±142°	±142°	±142°	±140°	±140°	±140°	±150°	±140°	±150°
	Z轴	行程	150mm	150mm	150mm	200mm	200mm	200mm	300mm	250mm	300mm
R轴	旋转范围	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	
最高速度	X轴	600°/s	600°/s	600°/s	375°/s	300°/s	250°/s	375°/s	375°/s	337.5°/s	
	Y轴	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	375°/s	600°/s	375°/s	
	X、Y轴合成	5.2m/s	6.3m/s	7.3m/s	7.1m/s	6.8m/s	6.6m/s	6.5m/s	7.7m/s	8.5m/s	
	Z轴	1.3m/s	1.3m/s	1.3m/s	1.1m/s	1.1m/s	1.1m/s	1.4m/s	1.21m/s	1.4m/s	
R轴	1667°/s	1667°/s	1667°/s	1500°/s	1500°/s	1500°/s	1500°/s	1000°/s	1500°/s	1000°/s	
标准循环时间 (额定负载)		0.5s	0.4s	0.48s	0.43s	0.42s	0.4s	0.53s	0.37s	1s	
重复定位精度	X、Y轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.03mm	±0.015mm	±0.03mm	
	Z轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.01mm	±0.02mm	
	R轴	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.01°	
额定/最大负载		2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	5kg/10kg	5kg/10kg	5kg/10kg	10kg/20kg	2kg/5kg	10kg/20kg	
R轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)		0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.5 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.1 kg·m ²	
		0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.2 kg·m ²	0.2 kg·m ²	0.2 kg·m ²	1 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.5 kg·m ²	
用户信号线		0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	
用户配管		Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	
限位保护		1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	
重量		13.1kg	13.3kg	13.6kg	24.3kg	25kg	26.5kg	32.8kg	20.7kg	39.26kg	

FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人



型号		FR5215	FR6115	
图示				
种类		水平多关节	水平多关节	
轴数		4	4	
臂长		550mm	600mm	
轴规格	X轴	手臂长度	250mm	300mm
		旋转范围	±360°	±360°
	Y轴	手臂长度	300mm	300mm
		旋转范围	±360°	±360°
	Z轴	行程	150mm	150mm
R轴	旋转范围	±360°	±360°	
最高速度	X轴	517.6°/s	517.6°/s	
	Y轴	374.3°/s	374.3°/s	
	X、Y轴合成	6.9m/s	7.4m/s	
	Z轴	1.3m/s	1.3m/s	
R轴	1666.7°/s	1666.7°/s		
标准循环时间 (额定负载)		0.42s	0.38s	
重复定位精度	X、Y轴	±0.025mm	±0.025mm	
	Z轴	±0.01mm	±0.01mm	
	R轴	±0.005°	±0.005°	
额定/最大负载		2kg/5kg	1kg/3kg	
R轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)		0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	
		0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	
用户信号线		0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	
用户配管		Φ4×2根	Φ4×2根	
限位保护		软件限位	软件限位	
重量		21kg	21.5kg	

工业机器人

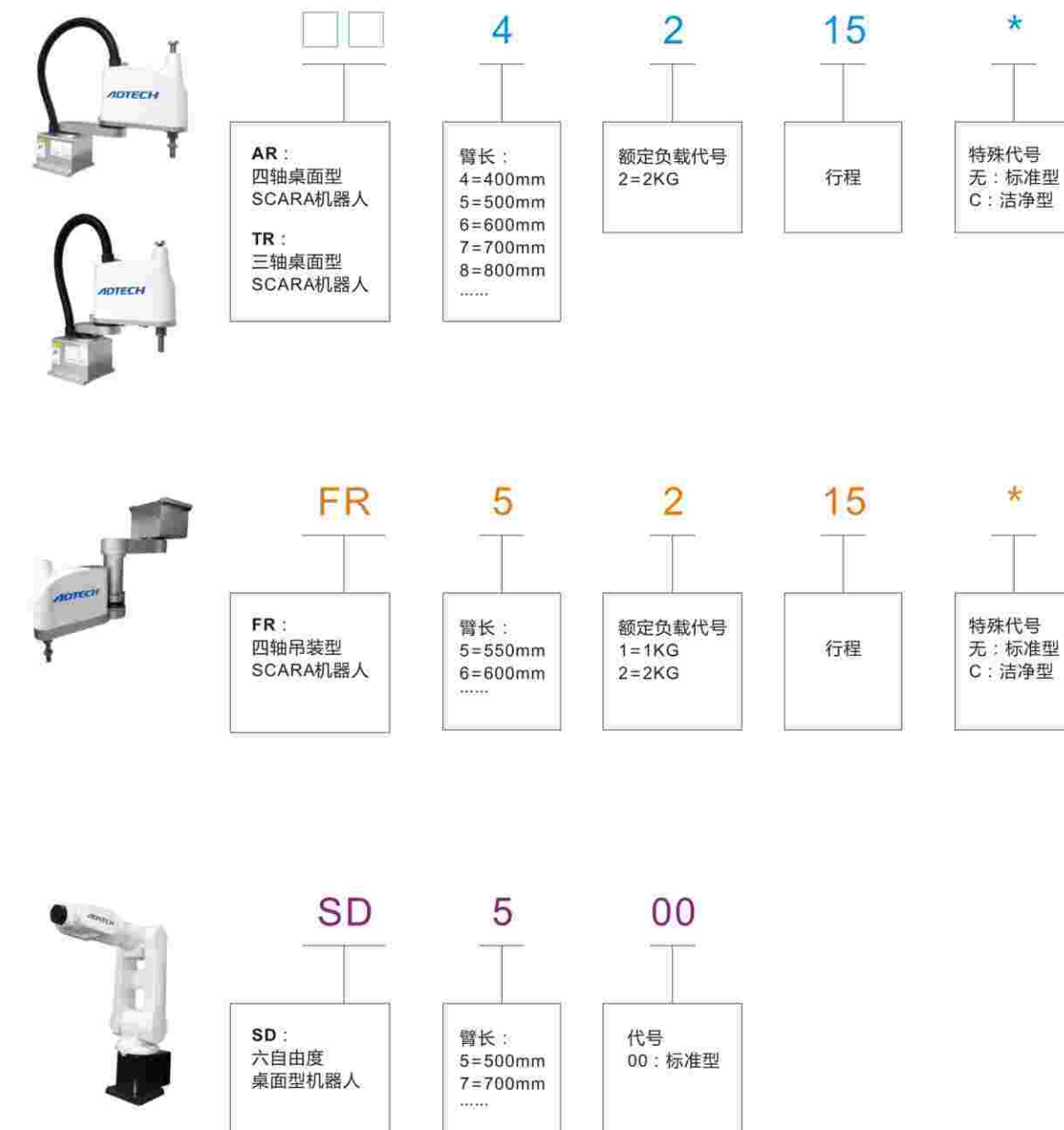
TR系列-三轴SCARA机器人

型号		TR3208	TR4208	TR5208	
图示					
种类		水平多关节	水平多关节	水平多关节	
轴数		3	3	3	
臂长		300mm	400mm	500mm	
轴规格	X轴	手臂长度	100mm	200mm	300mm
		旋转范围	±127°	±127°	±127°
	Y轴	手臂长度	200mm	200mm	200mm
		旋转范围	±142°	±142°	±142°
Z轴	行程	80mm	80mm	80mm	
最高速度	X轴	600°/s	600°/s	600°/s	
	Y轴	375°/s	375°/s	375°/s	
	X、Y轴合成	4.45m/s	5.5m/s	6.5m/s	
	Z轴	0.83m/s	0.83m/s	0.83m/s	
标准循环时间(2kg负载)		0.45s	0.4s	0.45s	
重复定位精度	X、Y轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	
	Z轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	
额定/最大负载		2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	
用户信号线		0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	
用户配管		Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	
限位保护		1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)	
重量		11.5kg	11.8kg	12.1kg	

SD系列-六轴机器人

型号		SD500	SD700
图示			
种类		垂直多关节	垂直多关节
轴数		6	6
臂长		500mm	700mm
运动范围	J1	±170°	±170°
	J2	±115°	±115°
	J3	+40°~-220°	+40°~-220°
	J4	±185°	±185°
	J5	±125°	±125°
	J6	±360°	±360°
最大速度	J1	375°/s	250°/s
	J2	375°/s	185°/s
	J3	430°/s	290°/s
	J4	460°/s	460°/s
	J5	460°/s	460°/s
	J6	600°/s	600°/s
重复定位精度		±0.02mm	±0.03mm
手腕负载	额定	3kg	3kg
	最大	5kg	5kg
瞬间容许最大转矩	J5	35Nm	35Nm
	J6	24Nm	24Nm
用户信号线		0.14sq×16线	0.14sq×16线
用户配管		Φ4×4根	Φ4×4根
安装方式		正装、倒装、侧装	正装、倒装、侧装
限位保护		1、软件限位 2、机械限位	1、软件限位 2、机械限位
重量		26Kg	28Kg

众为兴机器人命名规则



3-6 轴点胶控制系统



TV5603DJ (三轴)
TV5604DJ (四轴)
TV5606DJ (六轴)

- 可控轴数：3-6 轴；
- 最高脉冲频率：2MHz；
- 样条曲线功能；
- G 代码编程；
- 多种加工方式。

控制功能

- 2-6 轴插补，支持空间直线、空间圆弧、空间椭圆。
- 采用速度前瞻算法，自动圆弧拐角速度，同时可自动圆角拐点。
- 支持标准的 Modbus ASCII、Modbus RTU 以及 Modbus TCP 通讯协议。
- 支持专为解决非标工艺的 Lua 脚本功能。
- 旋转轴旋转半径补偿。
- 支持空移、直线、椭圆、样条曲线、文件调用等丰富的加工指令，以及开放式的用户自定义指令(指令具体动作客户可自己编写)。
- 可由电脑导入 PLT 文件和 G 代码文件。
- 图形预览与实时动态显示加工轨迹。
- 循环加工、单个加工、自动加工、单步加工等多种加工方式。

IO

- 数字输入：请参考 ADT-8848/8860 全部光耦隔离，输入电压：24V
- 数字输出：请参考 ADT-8848/8860 全部光耦隔离。
- 输出类型：NPN 集电极开路 5-24VDC，额定电流 0.5A 单路最大电流可达1A。

专用 IO

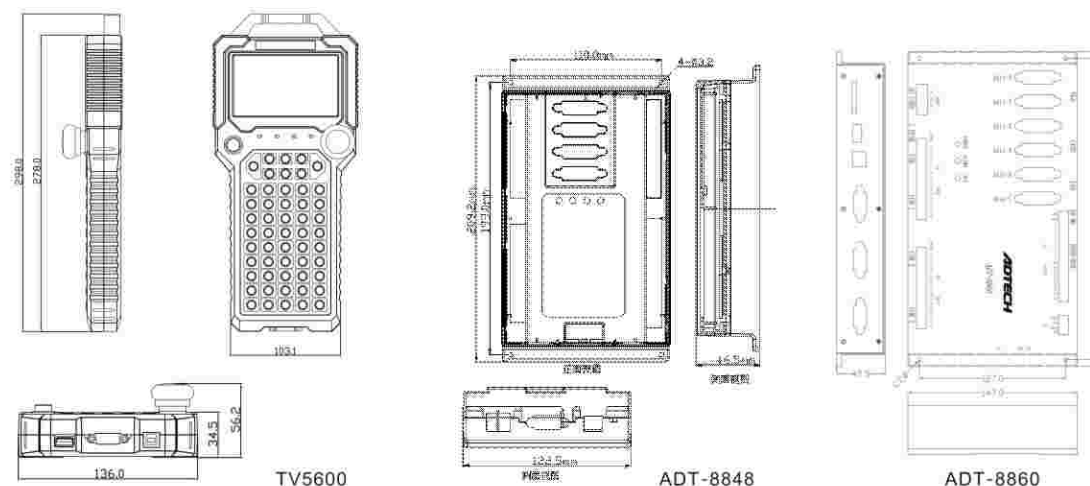
- 每轴硬件正负限位、原点以及停止、启动外部按钮(限位输入可设置无效作为通用输入)。

应用环境

- 工作温度：45℃
- 储存温度：-40℃ — 55℃
- 工作湿度：40% — 80%
- 储存湿度：0% — 95%

尺寸说明

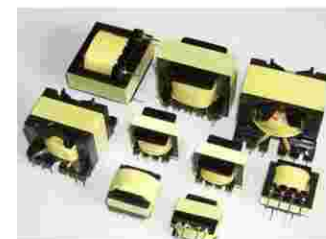
单位:(mm)



应用领域



电声行业



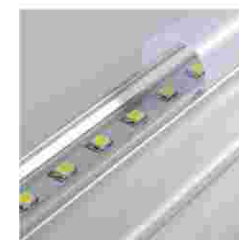
电感行业



通讯行业



电子行业



LED 行业

4-6 轴视觉点胶控制系统

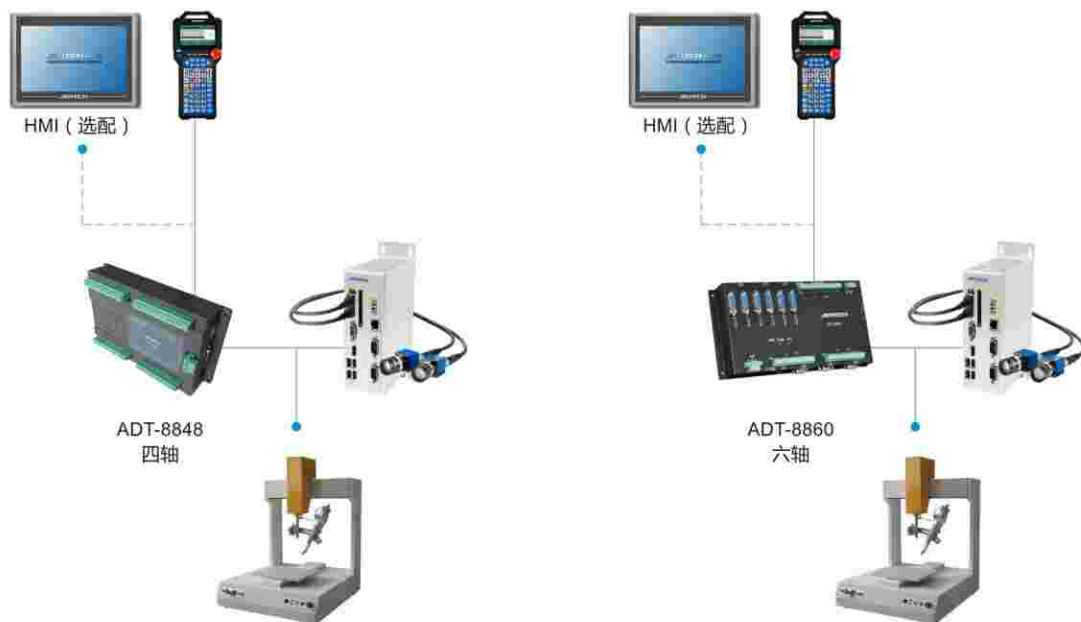


- 可控轴数：4-6 轴
- 最高脉冲频率：2MHz
- 支持触摸屏或手持盒
- 支持视觉定位纠偏

控制功能

- 3-6 轴插补，支持空间直线，空间圆弧，空间椭圆
- 支持空移、直线、椭圆、样条曲线、文件调用等丰富的加工指令，具备点胶系统的全部功能。
- 支持视觉定位纠偏，支持两种教导方式：1.针头教导，2.相机教导
- 点胶系统与AVS视觉系统组合，解决点胶高精度加工的需求。

连接图示

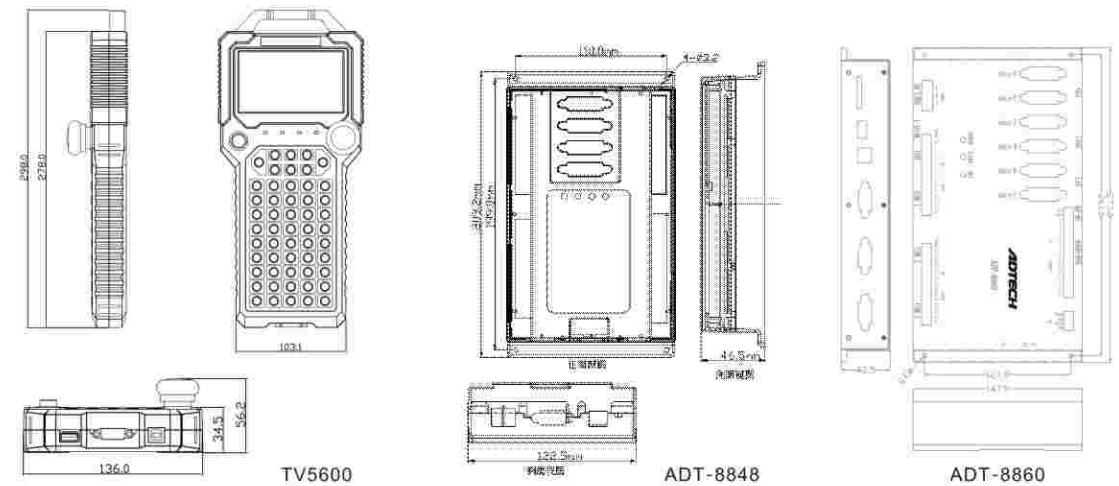


产品配置

名称	说明
人机界面	众为兴TV5600系列手持盒 } 二选一 支持MODBUS通讯协议组态屏
视觉	众为兴AVS系列视觉选型

尺寸说明

单位:(mm)



应用领域



7~12轴弹簧机控制系统



TH9100系列

- 可控轴数：7-12轴万能卷簧机、成型机；
- EtherCAT总线控制
- 支持2组探针；
- 支持送线架缠线、断线、跑线报警检测；
- 送线架加速输出功能。

控制功能

- 针对十二轴万能卷簧机，成型机而设计，通过送线、转芯、转线、八组凸轮、卷曲轴的控制，再配合汽缸、探针的操作来实现对各种弹簧的精确加工；
- 通过手摇各轴移动到目标位置后确认数据输入，亦可以直接编辑数据输入进行弹簧程序的编制工作；
- 具备加工过程中不用停机可以即时修改加工程序的在线编程功能；
- 送线、转芯、转线、八组凸轮、卷曲轴可同时工作，送线精度±0.01mm·旋转轴精度±0.1度，每个旋转轴都设有单独回零功能；
- 支持条件跳转以及绝对跳转功能，提高编程的灵活性且易于检测废品弹簧；
- 具有多组系统参数设定功能，可以十分方便的进行系统维护和参数更改，且带有密码验证功能以防止未经授权的人更改系统参数；
- 可存储1000个加工文件；
- 更适合用于非标定制弹簧机械的系统。

软件界面

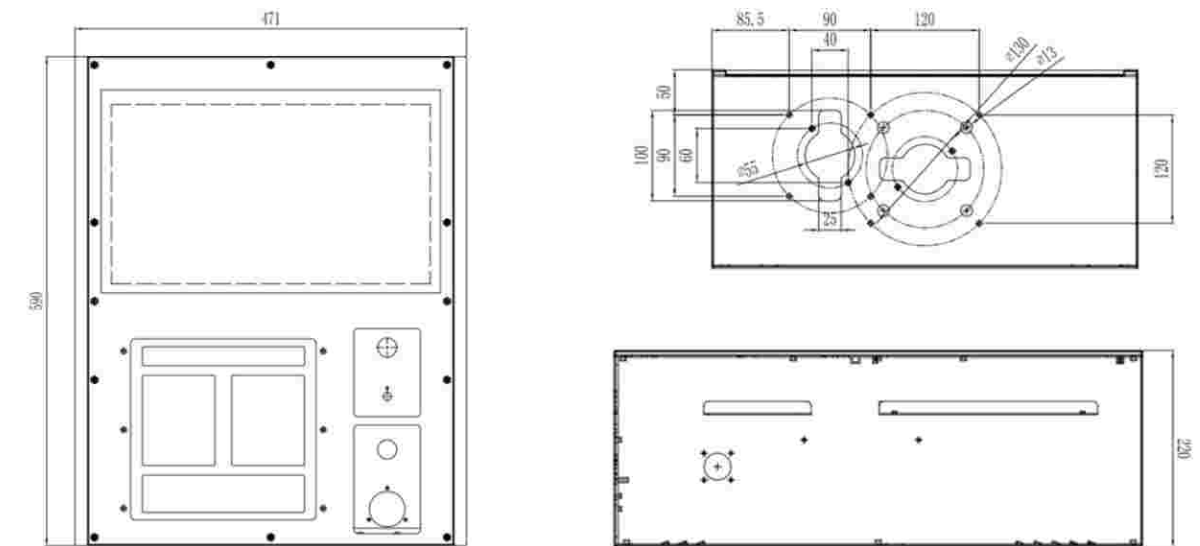


产品配置

名称	说明
接线板	ADT-9125
手持盒	众为兴TH012手持盒
伺服驱动器	支持QXE系列，EM系列EtherCAT总线伺服驱动器，参考众为兴伺服驱动器选型册
电机	众为兴(QXS系列)伺服电机

尺寸说明

单位:(mm)



可选配件



12轴手持盒

接线板

QXE EtherCAT 总线伺服

EM EtherCAT 总线伺服

数控车床/铣床控制系统



CNC4620 (2轴)
普及型数控车床控制系统



CNC4640 (4轴)
普及型数控铣床控制系统



CNC4650 (5轴)
数控铣床控制系统

功能特性

- 微米级插补精度；
- 可以根据不同用户需求配置步进、伺服驱动器，实现高性价比。
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级。
- 具备网络接口，支持远程监视和DNC文件传输加工。
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统。
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警。
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀。
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便。
- DXF+G代码模板功能，将DXF自动转换为G代码进行加工。
- 具备自动分中、对刀仪等多种对刀方式；
- 示教功能：示教+精简指令编程，采用表格格式教导方式，教导方法简单，直观；
- 图形仿真功能：显示加工程序的图形以及实际运行时的刀具移动轨迹，不控制机床运行而进行仿真刀路加工，检验编制的加工程序是否正确；
- 多界面选择：支持多种语言界面显示，故障自动报警提示。丰富的加工资讯显示，加工时间、件数；
- 参数表格化：输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。

参数表格化

输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。



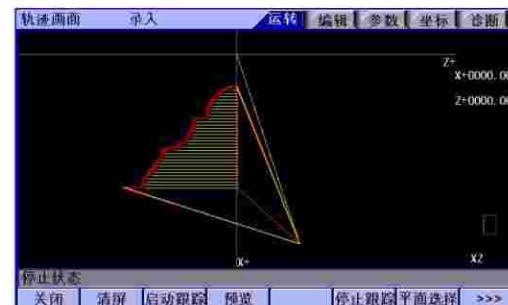
多界面选择

支持多种语言界面显示，故障自动报警提示。丰富的加工资讯显示，加工时间、件数。



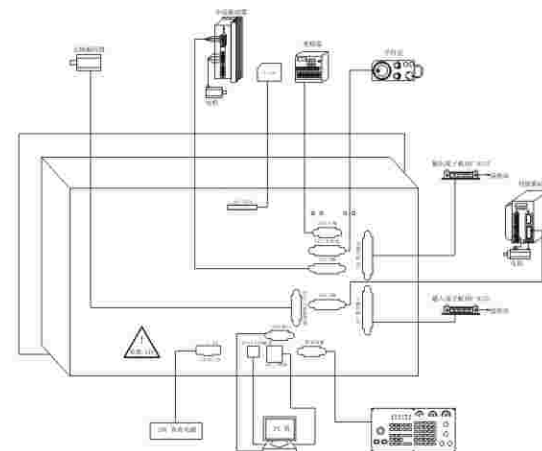
图形仿真功能

显示加工程序的图形以及实际运行时的刀具移动轨迹，在加工过程中进行刀具路径实时仿真，检验编制的加工程序是否正确。



安装简便

结构可靠，所有接口都采用标准 DB 头连接。



可选配件



手持盒



输入/输出分线器 (4620)

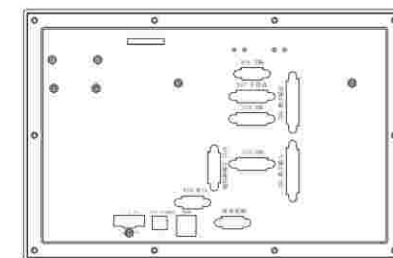
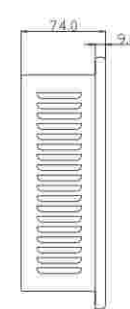
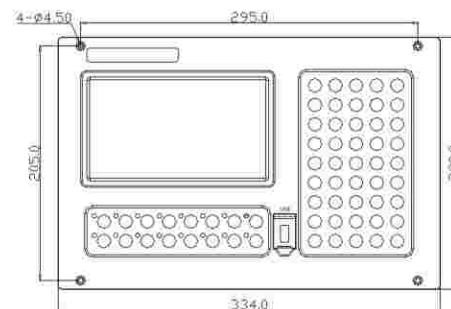


伺服、步进单元



附加面板

外形尺寸图 (单位: mm)



产品配置

产品型号	物料名称	说明
CNC4620	伺服驱动器	众为兴 (QXM、QS系列) 伺服驱动器
CNC4640	电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机

数控雕刻控制系统



DK300A (3轴)



DK400A (4轴)

功能特性

- 控制轴 μm 级插补精度；
- 可以根据不同用户需求配置步进、伺服驱动器，实现高性价比。
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级。
- 具备网络接口，支持远程监视和 DNC 文件传输加工。
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统。
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警。
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀。
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便。
- DXF+G 代码模板功能将 DXF 自动转换为 G 代码进行加工。
- 支持 MasterCAM、TYPE3、ArtCAM 等软件生成的加工文件；
- 高速智能速度预处理运动加工，加工平稳；
- 最高快移速度可达 60 米/分，最高进给速度可达 30 米/分；
- 常用功能图型方式编程简单易用
- 具备自动分中，对刀仪等多种对刀方式；

参数表格化

参数归类设计，系统停止状态且录入模式下录入参数。



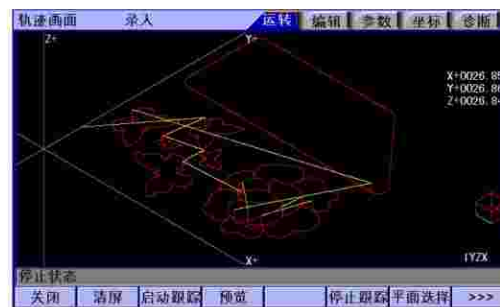
多界面选择

系统界面丰富，实时显示系统状态，故障信息。



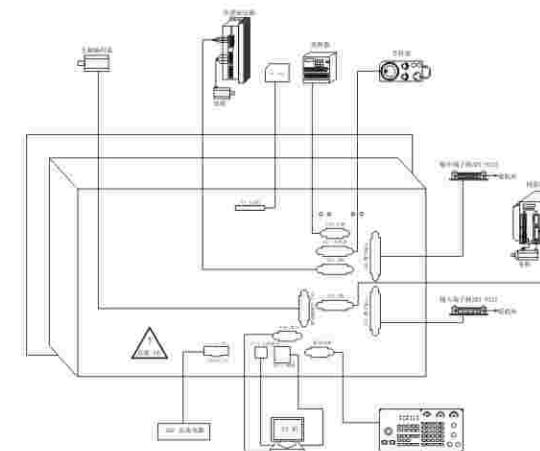
图形仿真功能

可以在系统启动前预览显示加工程序的冲压形状及实际加工时的冲压形状，检验程序加工程序是否正确。



模具管理

结构可靠，所有接口都采用标准 DB 头连接。



可选配件



手持盒



附加面板

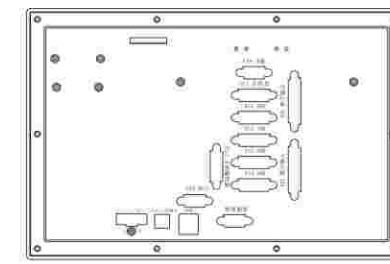
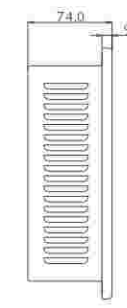
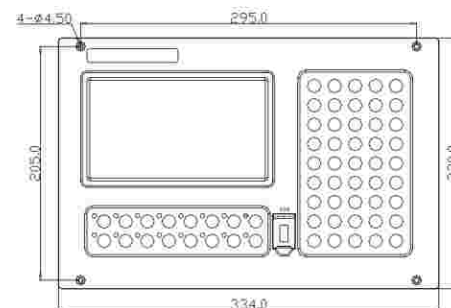


伺服单元



输入/输出分线器

外形尺寸图 (单位: mm)



数控铣床控制系统



CNC9810 (6轴)

功能特性

- 微米级插补精度；
- 可以根据不同用户需求配置步进、伺服驱动器，实现高性价比；
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级；
- 具备网络接口，支持远程监视和DNC文件传输加工；
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统；
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警；
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀；
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便；
- DXF+G代码模板功能，将DXF自动转换为G代码进行加工；
- 具备自动分中、对刀仪等多种对刀方式；
- 示教功能：示教+精简指令编程，采用表格格式教导方式，教导方法简单，直观；
- 图形仿真功能：显示加工程序的图形以及实际运行时的刀具移动轨迹，检验编制的加工程序是否正确；
- 多界面选择：支持多种语言界面显示，故障自动报警提示。丰富的加工资讯显示，加工时间、件数；
- 参数表格化：输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值
- 内置图型CAM编程，常用工艺采用可视化图型交互，简单易用。

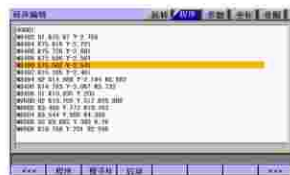
参数表格化

输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。



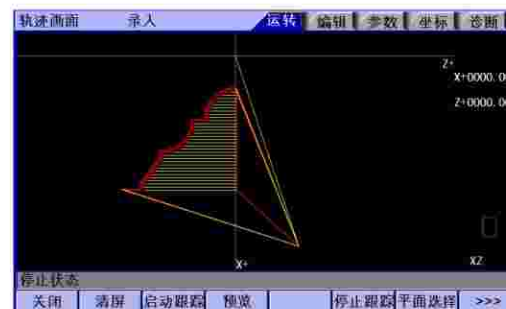
多界面选择

支持多种语言界面显示，故障自动报警提示。丰富的加工资讯显示，加工时间、件数。



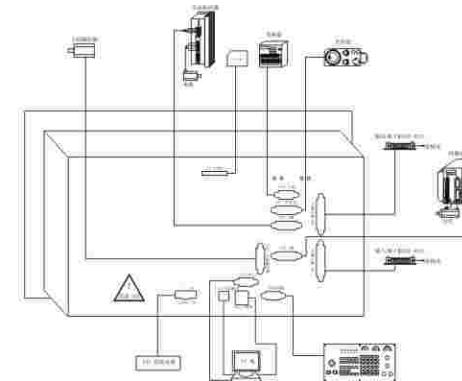
图形仿真功能

显示加工程序的图形以及实际运行时的刀具移动轨迹，在加工过程中进行刀具路径实时仿真，检验编制的加工程序是否正确。



安装简便

结构可靠，所有接口都采用标准 DB 头连接。



可选配件



手持盒



输入/输出分线器

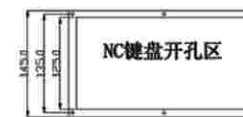


伺服、步进单元



附加面板

外形尺寸图 (单位: mm)



产品配置

名称	型号	描述
标配	铣床控制器	CNC9810 6轴脉冲型CNC铣床控制系统
	附加面板	FCNC910V 机床操作面板
	附加面板	FCNC910P 编程键盘
选配	手持盒	ADT-CNC4A 4轴手持盒
	手持盒	ADT-CNC6A 6轴手持盒
	接线板	ADT-9143 RS232转485通讯转模块
	输入接线板	ET102A 485总线输入模块24点
	输出接线板	ET202A 485总线输出模块24点
伺服驱动器	众为兴 (QX、QS系列) 伺服驱动器	
电机	众为兴 (QXS系列) 伺服电机	

SCARA 机器人控制系统



QC400A

- 控制轴数：4轴；
- 直线插补，圆弧插补；
- 连续轨迹，轨迹跟随；
- 各类型加减速；
- 操作方便，编程简单；
- 驱控一体结构，省线省空间省成本。

产品基本规格表

型号		QC400A	编程环境		AR语言	
人机界面	显示	8寸	存储方式		U盘, SD卡	
	示教方式	手动数据输入 (坐标值输入)、直角坐标示教、离线示教 (从外部进行数据输入)	标准 IO	IO输入	34路	
	轨迹编程语言录入	AR语言		IO输出	27路	
	数据线	3M		外部通信	RS-232	3个
	尺寸/重量	355 mm × 248 mm × 70 mm 约2Kg		以太网	1个	
	电源	24V DC		LVDS接口	1个	
	数据交换方式	USB		USB (2.0)	2个	
	驱控一体机	轴控功能	控制轴数	基本规格	外形尺寸	400mm × 260mm × 160mm
			位置控制周期		重量	10 Kg
			运动/伺服控制功能		电源电缆	1.5M
坐标系			使用电源		220V AC	
位置单位设定			使用温度		0~40°C	
离线运动	完全绝对位置控制方式 (不需要归原点)	使用湿度	90%RH以下 (无结露)	保存温度	-10~65°C	

产品配置

型号	QC400A	
人机界面	ADT-RPB06 (8寸触摸+按键彩屏)	
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W (无刹车), 100W-750W (带刹车)
	多摩川	电机功率范围100W-1000W (无刹车), 100W-750W (带刹车)
	松下	电机功率范围100W-1000W (无刹车), 100W-750W (带刹车)
支持编码器类型	多圈绝对值式、单圈绝对值式	

冲压机机械手控制系统



CY400E

- 系统兼容 EtherCAT 总线及脉冲两种控制方式；
- 开放式教导方式，边运行边编辑；
- 完善的指令集，编程简单；
- 绝对位置控制，省原点开关；
- 分体式结构，方便搭配不同人机界面。

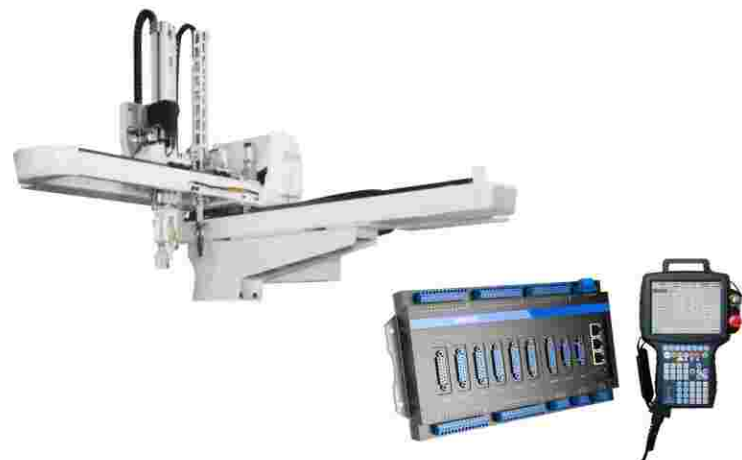
产品配置

系统方案	名称	型号	描述
系统方案一	运动控制控制器	AMC1600E	EtherCat总线控制器, 可支持16轴总线控制
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
	伺服驱动器	TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏 (可选)
	电机	众为兴 (QXE、EM系列) 总线伺服驱动器, 参考众为兴驱动器选型册	众为兴 (QXS系列), 参考众为兴电机选型册
系统方案二	运动控制控制器	AMC1600P	脉冲型控制器, 支持6轴脉冲控制 (可选)
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
	伺服驱动器	TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏 (可选)
	电机	众为兴 (QX、QS8系列) 伺服驱动器, 参考众为兴驱动器选型册	众为兴 (QXS系列), 参考众为兴电机选型册

应用案例



注塑机机械手控制系统



ZS500E

- 系统兼容EtherCAT总线及脉冲两种控制方式；
- 开放式教导方式，边运行边编辑；
- 完善的指令集，编程简单；
- 系统兼容不同人机界面，配置灵活。

产品配置

系统方案	名称	型号	描述
系统方案一	运动控制控制器	AMC1600E	EtherCat总线控制器，可支持16轴总线控制
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
		TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏(可选)
	伺服驱动器	众为兴(QXE、EM系列)总线伺服驱动器，参考众为兴驱动器选型册	
电机	众为兴(QXS系列)，参考众为兴电机选型册		
系统方案二	运动控制控制器	AMC1600P	脉冲型控制器，支持6轴脉冲控制(可选)
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
		TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏(可选)
	伺服驱动器	众为兴(QX、QS8系列)伺服驱动器，参考众为兴驱动器选型册	
电机	众为兴(QXS系列)，参考众为兴电机选型册		

应用案例



6轴机器人控制系统



RC610A

- WINCE系统操作界面；
- 拥有焊接、码垛专用指令集；
- 完善的指令集，编程简单；
- 操作方便，编程简单；
- 驱控一体结构，省线省空间省成本。

产品基本规格表

型号		RC610A			
人机界面	显示	8寸	编程环境	SR语言	
	示教方式	手动数据输入 (坐标值输入)、 直角坐标示教、 离线示教 (从外部进行数据输入)	存储方式	U盘	
			外部通信	标准IO	IO输入 48路
				IO输出	32路
				RS-232	3个
	轨迹编程语言录入	SR语言	以太网	3个	
		数据线	3M	LVDS接口	/
	尺寸/重量	355 mm×248 mm×70 mm 约2Kg	USB (2.0)	3个	
	电源	24V DC	基本规格	外形尺寸	568mm×307mm×213mm
	数据交换方式	USB		重量	15 Kg
电源电缆				1.5M	
控制轴数	6轴	使用电源		220V AC	
位置控制周期	8K/16K				
运动/伺服控制功能	直线插补，圆弧插补，连续轨迹，各类型加减速等				
坐标系	关节坐标系、直角坐标系				
位置单位设定	度、mm				
离线运动	完全绝对位置控制方式(不需要归原点)				

产品配置

型号	RC610A	
人机界面	SRPT1000 (8寸触摸+按键彩屏)	
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W(无刹车)，100W-750W(带刹车)
	多摩川	电机功率范围100W-1000W(无刹车)，100W-750W(带刹车)
支持编码器类型	多圈绝对值式、单圈绝对值式	

6 轴机器人控制系统



RX600系列

- EtherCAT、POWERLINK 总线式；
- 可负载范围：5-270KG。

基本规格

电气	稳定输入电压：三相 380VAC 50HZ 或 220VAC 50HZ 电源电量：20KVA (最大) 电源频率：50HZ 环境温度：0-40°C 环境湿度：45-80%RH
控制	轴的数量：最大扩展 12 个 先进的多处理控制系统 高级机器人编程语言 可移植，开放式，可扩展 预装软件，另提供光盘
安全	紧急安全停机 带监测的双通道安全回路 三位启动装置 预留外部安全接口
数字	24VDC 或继电器信号
现场总线	EtherCAT POWERLINK CANopen EthereNet/IP

应用案例



点焊机器人+弧焊机器人

搬运机器人

码垛机器人

冲压折弯机器人

模板机控制系统



MTC500A

- 采用模板机专用排版软件，支持DXF、PLT 等文件格式；
- 支持 4 轴模板机应用，主轴速度高，支持压脚功能；
- 8 寸彩色触摸屏，内置双核 CPU，响应速度快；
- 一站式解决方案，可提供控制、人机、驱动、电机全系列产品。

产品配置

名称	型号	描述
模板机控制器	MTC500A	4轴、支持中英文切换
人机界面	TV9008CM	8寸彩色触摸屏
驱动器	QXM/QS系列伺服驱动器 QH系列混合伺服驱动器	参考众为兴驱动及电机选型
电机	QXS系列电机	参考众为兴驱动及电机选型
其他配件	接线板、线材、脚踏开关(选配)、条码扫描器(选配)等	

应用案例



未补偿的尖角

补偿后的尖角

在羽绒上加工效果-
直线、圆弧、折线、
小矩形、反向

斜线效果

皮料上综合加工-线路、拐角、圆弧

应用行业



服装加工

皮衣皮具加工

玩具加工

地垫、箱包、座垫及其他