

DA180 系列基础型交流伺服系统

Basic AC Servo System





DA180 系列基础型交流伺服驱动器

DA180 系列基础型交流伺服驱动器是英威腾新一代精简版单轴伺服产品，既保留了 DA200 高性能交流伺服驱动器的主要功能和优点，又极大地降低了成本与体积。

DA180 以实用为导向，回归制造本源，妥贴响应您的需求，扩展无忧。对于通用设备智能化、简易化、网络化和高效化需求，提供高效、有竞争力的解决方案。



英威腾DA180系列基础型交流伺服系统



产品特点

■ 高速度响应

响应频率高达2.0kHz，大幅提高处理速度，缩短整定时间，最大限度地发挥机械性能。

2.0kHz



■ 外型更轻巧

DA180驱动器与DA200相比，体积缩小可达45%，灵巧驱动，一手掌控，节省安装空间，实现设备小型化。



■ 定位精度

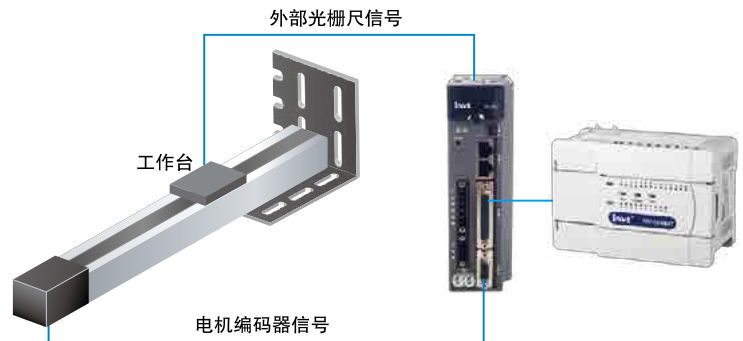
17位绝对值分辨率编码器。

■ 丰富的通讯接口

支持CANopen、Modbus现场总线技术。

■ 全闭环控制

支持外接负载端安装的编码器或光栅尺，实现全闭环控制，降低机械传动背隙，提升机器终端定位精度。



■ 环境适应性强

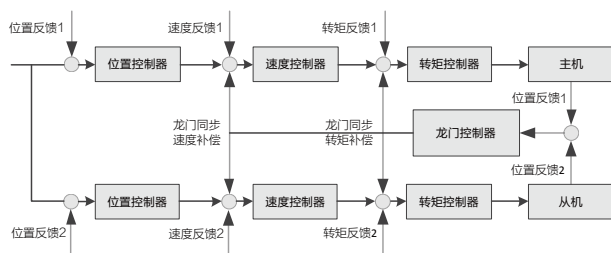
400W 及以下驱动器采用自然冷却方式。



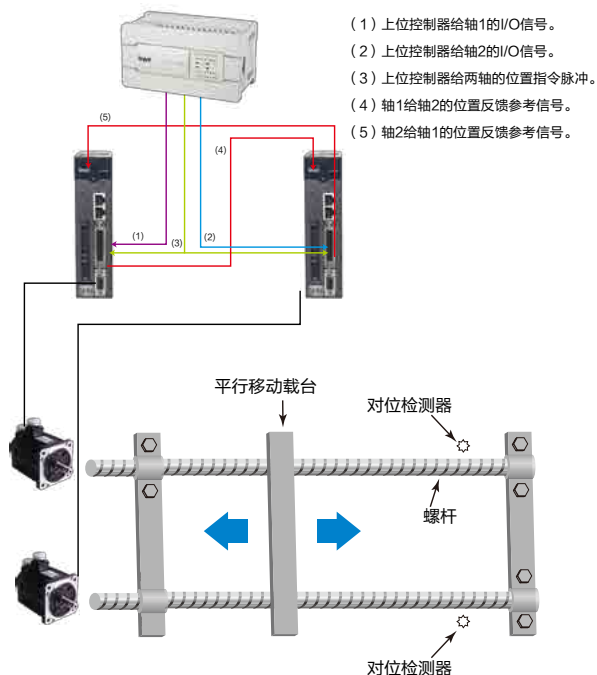
产品特点

■ 龙门同步

完美实现两轴对齐和两轴同步跟随功能，控制器将自行作同步控制，完美追随，再也不用复杂的上位机控制，减少机械耦合。当位置偏差超过设定的允许值时，则会发出警告，停止系统。适用于大型刨床、焊割设备、玻璃加工等。



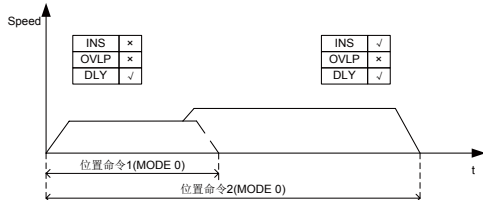
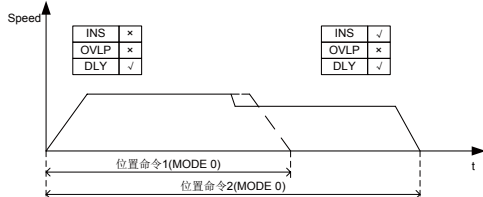
龙门同步控制原理图



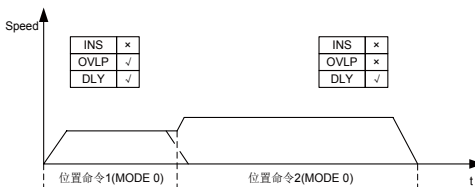
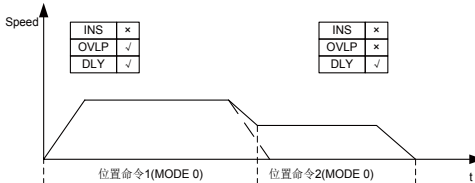
■ 极灵活的内部位置控制

通过输入端子指令的组合(外部I/O 或总线控制)，实现128段内部位置控制。对于简单的运动控制，通过内部简易的程序设计，简化PLC单元，优化用户外部配置方案。

INS说明:

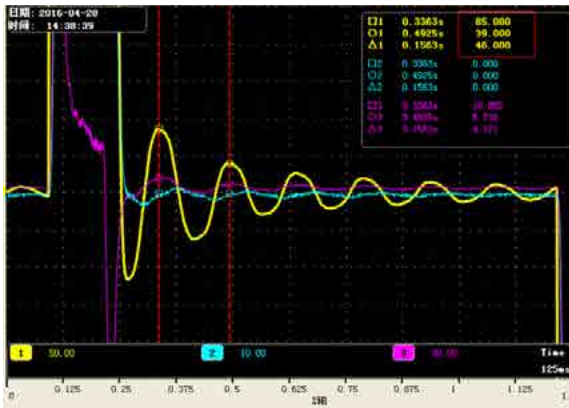
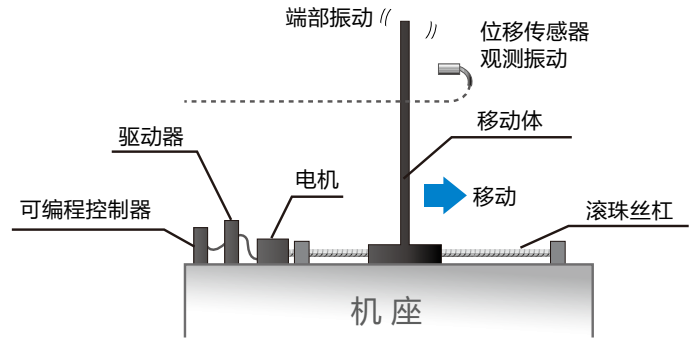


OVLP说明:

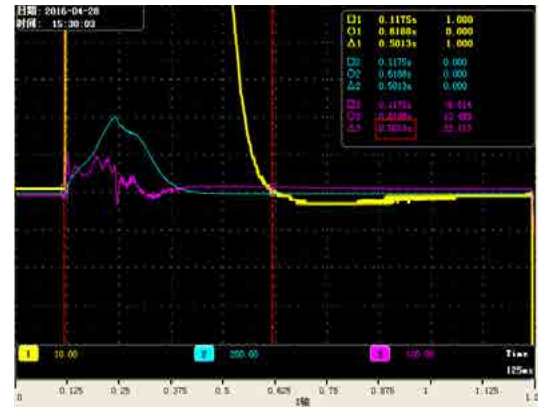


■ 低频抑振

通过特殊的低频振动抑制算法，有效克服低频机械共振及抑制长摆臂机构末端摆振现象，提升运转效能，增快运转速度。



不进行振动抑制



进行振动抑制



产品特点

■ 自动/手动陷波滤波器

搭载简单的自动设定陷波滤波器的功能，不需要进行繁琐的振动频率测定便可自动检测振动，并设定陷波滤波器。

通过该陷波滤波器，可大幅降低因机械设备产生的异音和振动，可进一步增加系统刚度，取得更优的控制效果。

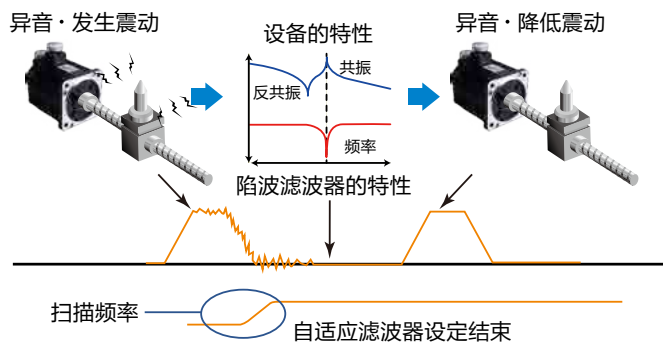
DA180家族产品搭载了4个陷波滤波器。每个的设定频率为50~5000Hz，都可调整深度（其中2个可自动设定）。

■ 扰动抑制

具有扰动抑制功能，补偿负载扰动和参数变化对控制性能的影响，增加系统的鲁棒性，显著提高指令的跟随性能。

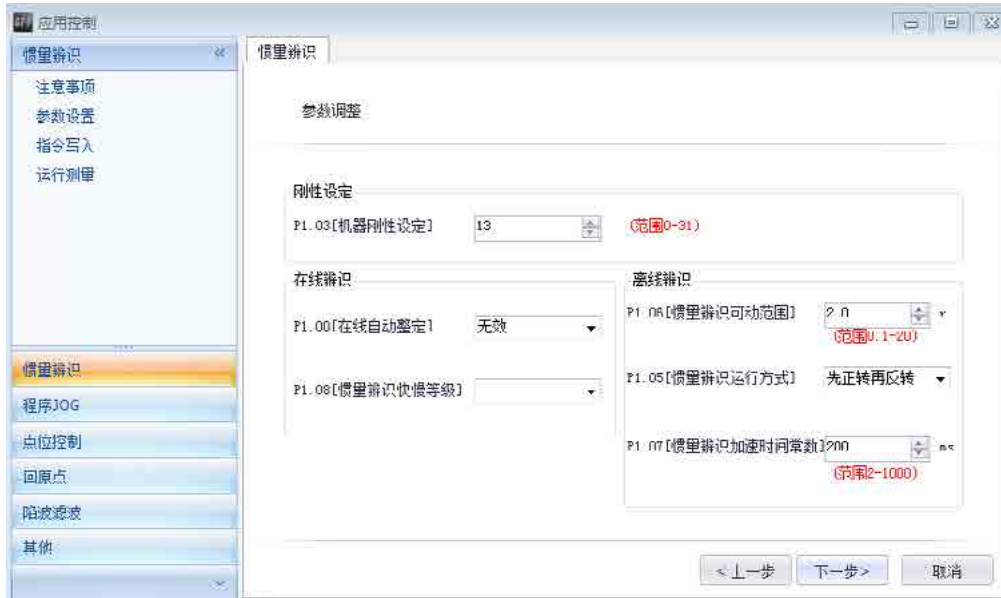
■ 摩擦转矩补偿

具有摩擦转矩补偿功能，可降低电机换向时静摩擦的影响，提高低速时的指令跟随性能。



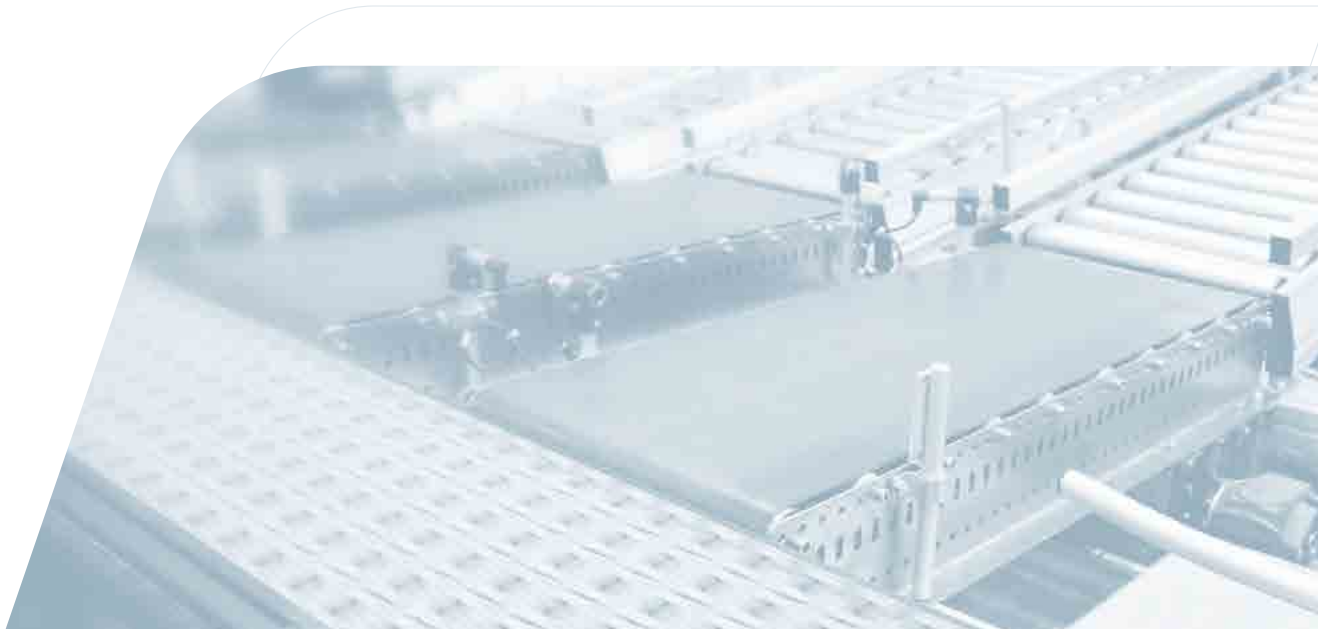
■ 负载惯量识别

具备在线和离线两种惯量辨识模式，自动辨识系统内部增益参数，缩短系统整定时间。



■ 简便的增益调整及增益切换

通过刚性等级的设定自动调节速度环、位置环增益及滤波时间常数，有效降低调试难度；支持两组增益设定，可以通过I/O输入、通信或内部变量进行增益切换，满足工艺过程中的灵活需求。

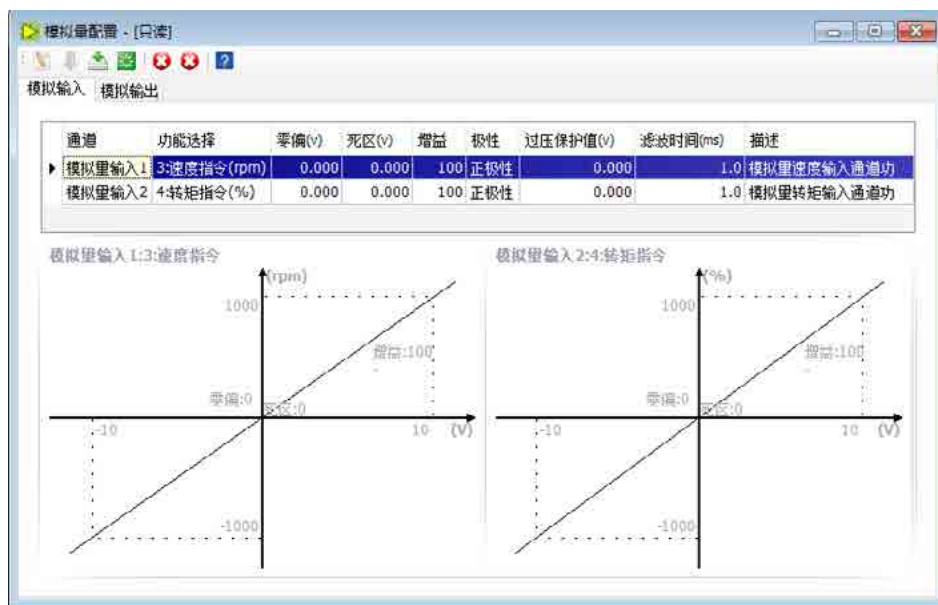


产品特点

友善的操作软件，简单直观，使用更便捷。



开关量输入、输出可以直接选择端子有效逻辑和功能分配



模拟量输入可以在图示中设定增益、零偏、死区等参数

故障信息 - [故障不可清除]

当前故障

故障记录

故障名	参数名	值	单位
故障记录: 1			
2-7: 编码器故障-FPGA报超时	上电时间	0/0/2/4:28:5	s
	运行时间	0/0/1/17:35:52	s
	电机转速	0	r/min
	转速指令	0	r/min
	反馈脉冲累积	46950	pulse
	指令脉冲累积	46950	pulse
	滞留脉冲	0	pulse
	当前转矩	0.0	%
	主回路直流电压	311.6	V
	输出电压	0.0	Vrms
输出电流	0.00	Arms	
故障记录: 2			
故障记录: 3			

实时故障信息显示及故障记录信息读取

分组	功能码	参数名	类型	数据	数值	精度	最小值	最大值	单位	描述
P1	P1.01	第1速度比	nt16	250	250	0	0	10000	%	第1速度比。转动惯量比...
P1	P1.02	第2速度比	nt16	250	250	0	0	10000	%	第2速度比。
P1	P1.03	机器惯性设定	nt16	13	13	0	0	31	-	设置系统响应刚度。不同...
P1	P1.05	惯量辨识运行方式	nt16	先正转再反转	0	0	0	3	-	设定惯量辨识的工作模式。
P1	P1.06	惯量辨识启动范围	nt16	2.0	2	1	0.2	20	f	位置模式下。确定惯量辨...
P1	P1.07	惯量辨识加速时间常数	nt16	200	0	2	1000	ms	-	惯量辨识加速时间常数设...
P1	P1.08	惯量辨识快慢等级	nt16	基本无变化	1	0	0	3	-	选择惯量辨识的动作速度...
P1	P1.19	共振检测有效量位	nt16	5.0	5	1	0.2	100	%	设定自动检测机械共振幅...
P1	P1.20	共振检测模式设定	nt16	无效	0	0	0	7	-	设置共振检测的工作模式...
P1	P1.23	第1段频率	nt16	5000	5000	0	50	5000	Hz	设定抑制共振的第1个陷...
P1	P1.24	第1段波Q值	nt16	1.00	1	2	0.5	16	-	通过该参数设置第1个陷...
P1	P1.25	第1段波速度选择	nt16	0	0	0	0	100	%	通过该参数设置第1个陷...
P1	P1.26	第2段频率	nt16	5000	5000	0	50	5000	Hz	设定抑制共振的第2个陷...
P1	P1.27	第2段波Q值	nt16	1.00	1	2	0.5	16	-	通过该参数设置第2个陷...
P1	P1.28	第2段波速度选择	nt16	0	0	0	0	100	%	通过该参数设置第2个陷...
P1	P1.29	第3段频率	nt16	5000	5000	0	50	5000	Hz	设定抑制共振的第3个陷...
P1	P1.30	第3段波Q值	nt16	1.00	1	2	0.5	16	-	通过该参数设置第3个陷...
P1	P1.31	第3段波速度选择	nt16	0	0	0	0	100	%	通过该参数设置第3个陷...

批量读取功能可将参数存储到文件，便于参数复制

应用控制

程序JOG

参数设置

模式选择

PS.00 (模式选择) 0 (范围: 0-6)

速度设定

PS.01 (移动量设定) 50000 pulse (范围: 1-1073741824)

PS.02 (速度设定) 500 r/min (范围: 5000-5000)

时间及次数

PS.03 (加速时间) 100 ms (范围: 1-10000)

PS.04 (停止时等待时间) 100 ms (范围: 0-10000)

PS.05 (运行次数设定) 1 (范围: 0-10000)

软件限位

PL.00 (负限位 (pulse)) 0 (范围: -2147483647至2147483647)

PL.01 (正限位 (pulse)) 0 (范围: -2147483647至2147483647)

丰富的应用控制功能，便于试运行及调试过程

伺服驱动器型号说明

DA180-S 2R8 S G 0

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

①

符号	产品类别
DA180	伺服驱动系列

②

符号	电压等级
S	220V

③

符号	额定输出电流
1R3	1.3A
1R8	1.8A
2R8	2.8A
4R5	4.5A
5R0	5.0A

④

符号	通讯类型
S	支持485、CAN

⑤

符号	功能类别
G	基础型

⑥

符号	编码器类别
0	绝对值式和增量式



驱动器系列功率及机箱划分

型 号	输 入		输 出		机箱体积
	电压 (V)	额定电流 (A)	功率 (kW)	额定电流 (A)	
DA180-S1R3SG0	单相220	0.9	0.1	1.3	A
DA180-S1R8SG0	单相220	1.8	0.2	1.8	A
DA180-S2R8SG0	单相220	3.6	0.4	2.8	A
DA180-S4R5SG0	单相220	6.8	0.75	4.5	B
DA180-S5R0SG0	单相220	9.1	1.0	5	B

制动电阻规格

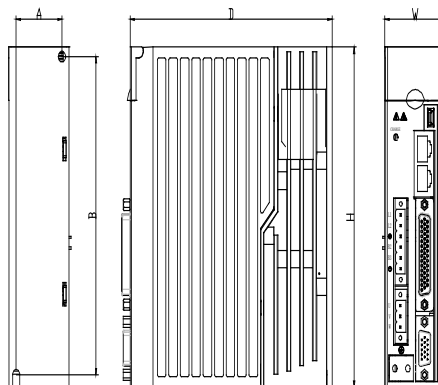
驱动器型号	内置制动电阻规格	允许外接制动电阻最小阻值
DA180-S1R3SG0	/	60 Ω
DA180-S1R8SG0	/	60 Ω
DA180-S2R8SG0	/	60 Ω
DA180-S4R5SG0	45 Ω/60W	45 Ω
DA180-S5R0SG0	45 Ω/60W	45 Ω

EMI滤波器选型表

驱动器型号	EMI 滤波器型号
DA180-S1R3SG0	FLT-P04006L-B
DA180-S1R8SG0	
DA180-S2R8SG0	
DA180-S4R5SG0	
DA180-S5R0SG0	FLT-P04016L-B

备注：表中EMI滤波器型号是指我司的EMI滤波器产品型号，用于电源输入端。

驱动器尺寸



驱动器体积	驱动器型号	外形尺寸			安装尺寸		安装孔径 (mm)
		H(mm)	W(mm)	D(mm)	A(mm)	B(mm)	
A	DA180-S1R3SG0	160	42	141	32	150	M4(Φ5)
	DA180-S1R8SG0						
	DA180-S2R8SG0						
B	DA180-S4R5SG0	160	50	141	40	150	M4(Φ5)
	DA180-S5R0SG0						

伺服驱动器技术参数

DA180系列伺服驱动器（100W~1kW）					
规 格			说 明		
电 源	220V系统输入电压		1PH, AC 220V(±15%), 47~63Hz		
端 口	控制信号	输入	10路输入（功能可通过相关参数配置）		
		输出	4路输出（功能可通过相关参数设置）		
	模拟量	输入	2路12bit模拟量输入		
	脉冲信号	输入	1组输入（方式：差分或者集电极开路）		
		输出	1组输出（方式：差分输出（A+, A-; B+, B-; Z+, Z-））		
	第二编码器	输入	增量编码器接口（光栅尺）		
	通信功能	USB	1:1通信上位机软件（标配）		
		RS485	1:n通信（标配）		
		CANopen	1:n通信（标配）		
控制模式			1、位置控制；2、速度控制；3、转矩控制；4、位置/速度模式切换；5、速度/转矩模式切换；6、位置/转矩模式切换；7、全闭环控制；8、CANopen模式		
功 能	位置控制	控制输入	1、滞留脉冲清零；2、指令脉冲输入禁止；3、电子齿轮比切换；4、制振控制切换等		
		控制输出	定位完成输出等		
		脉冲输入	最大脉冲输入频率	光电耦合：差分输入4Mpps，集电极开路输入200kpps	
			脉冲输入方式	1、脉冲+方向；2、CW+CCW；3、正交编码	
			电子齿轮	1/10000~1000倍	
			滤波器	1、指令平滑滤波器；2、FIR滤波器	
		模拟量输入	转矩限制	可单独进行顺/逆时针方向的转矩限制	
		制振控制	能抑制5~200Hz的前端振动及整机振动		
		脉冲输出	1、可进行编码器分辨率以下的任意分频设定；2、具有B相取反功能		

DA180系列伺服驱动器（100W~1kW）				
规 格		说 明		
功 能	速度控制	控制输入	1、内部指令速度选择1；2、内部指令速度选择2；3、内部指令速度选择3；4、零速钳位等	
		控制输出	速度到达等	
		模拟量输入	速度指令输入	可根据模拟量电压DC±10V进行相关设定后为速度指令输入
			转矩限制输入	可单独进行顺/逆时针方向的转矩限制
		内部速度指令	可根据外部控制输入进行切换内部8段速度	
		速度指令加减速调整	可单独设定加减速时间，也可进行S曲线加减速设定	
		零速钳位	模拟量输入速度指令的一次延时滤波器	
		速度指令滤波器	能对外围干扰等进行零漂抑制	
	转矩控制	控制输入	零速钳位输入等	
		控制输出	速度到达等	
		模拟量输入	转矩指令输入	模拟量转矩指令输入，可根据模拟量电压进行增益和极性设定
			速度限制输入	可进行模拟量速度限制
		速度限制	通过参数可设定速度限制	
		转矩指令滤波器	模拟量输入转矩指令的一次延时滤波器	
		转矩指令零漂抑制	能对外围干扰等进行零漂抑制	
	内部位置规划	规划点数	可进行128点内部位置规划设定，可通信控制定位	
		路径设定	1、位置；2、速度；3、加速时间；4、减速时间；5、停止定时器；6、各种状态输出；7、运行模式	
		原点回归	1、LS信号；2、Z相信号；3、LS信号+Z相信号；4、力矩限制信号	
保 护	软硬件保护		过压、欠压、过流、过速、过载、制动电阻过载、编码器故障等	
			存储器故障、初始化故障、I/O分配异常、驱动器过热、位置偏差过大等	
	故障记录		1、可记录10个故障；2、可记录当前故障发生时的关键参数值	
环 境	温度	工作温度	0~45℃	
		储存温度	-20~80℃(不冻结)	
	工作 / 储存湿度		≤90%RH（无凝露）	
	IP等级		IP20	
	海拔		海拔1000m以下	
	振动		≤5.88m/s ² ，10~60Hz（不允许工作在共振点）	

伺服电机型号说明

命名规则

SV-M L 08-0R7 G-2-S A 0-XXXX

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪

①

符号	产品大类
SV	伺服系统

②

符号	产品系列
M	M系列
C	C系列
S	S系列

③

符号	惯量等级
L	小惯量
M	中惯量
H	大惯量

④

符号	机座号
06	60
08	80
13	130

⑤

符号	额定功率
0R2	200W
0R4	400W
0R7	750W
1R0	1.0kW

⑥

符号	额定转速
A	1000rpm ⁽²⁾
B	1500rpm
E	2000rpm
F	2500rpm
G	3000rpm

⑦

符号	电压等级
2	220VAC

⑧

符号	编码器类型
S	17位单圈磁编码器

⑨

符号	轴端连接
A	实心带螺纹孔带键 (标配)
B	实心光轴 ⁽¹⁾

⑩

符号	选购件
0	有油封无制动器
1	无油封无制动器 ⁽¹⁾
2	有油封有永磁制动器
3	无油封有永磁制动器 ⁽¹⁾
4	有油封有电磁制动器 ⁽²⁾
5	无油封有电磁制动器 ⁽¹⁾

⑪

符号	管理号
XXXX	厂家产品管理号 ⁽³⁾

备注：

(1). 非常备型号,货期会适当延迟。

(2). 使用电磁抱闸电机时，由于电磁抱闸存在齿隙，抱闸状态电机在旋转方向上有微小游隙(小于0.5°)，用在垂直轴场合需要注意。永磁抱闸不存在齿隙现象。

(3). 客户首次选型无需填写。

伺服电机技术参数

电机规格（17位单圈磁编码器）

电机型号 (17位单圈磁编码器)	额定功率 (kW)	额定电流 (A)	瞬间最大 电流(A)	额定扭矩 (Nm)	瞬间最大扭矩 (Nm)	额定转速 (rpm)	最高转速 (rpm)	转动惯量 标准/带抱闸 (kg·cm²)	电压 (V)	重量 标准/带抱闸 (kg)
ML系列小惯量										
SV-ML06-0R2G-2-SA□	0.2	1.5	4.5	0.64	1.92	3000	5000	0.198/0.294	220	1.4/1.6
SV-ML06-0R4G-2-SA□	0.4	2.8	8.4	1.3	3.9			0.33/0.426		1.8/2.0
SV-ML08-0R7G-2-SA□	0.75	4.5	13.5	2.4	7.2			1.28/1.51		3.0/3.5
MM/SM系列中惯量										
SV-MM13-1R0E-2-SA□	1	4.8	14.4	4.78	14.3	2000	2750	6.4/8.3	220	5.8/7.5
绝缘等级	Class F(155℃)									
防护等级	IP65									
使用环境	温度：-20℃~+40℃（不结冰）；湿度：90%RH以下（无凝露）									

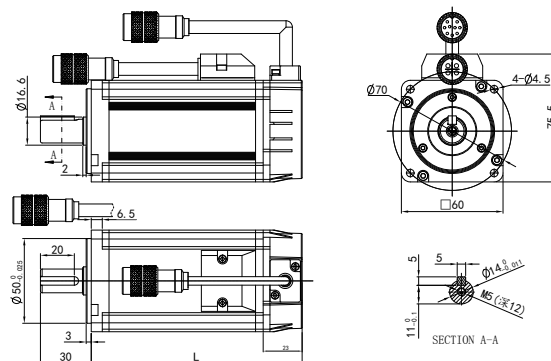


伺服电机安装尺寸

注：因设计变更更有可能导致电机结构尺寸发生局部变化，对电机安装长度尺寸敏感的客户，订货前请与本公司业务人员联系确认。

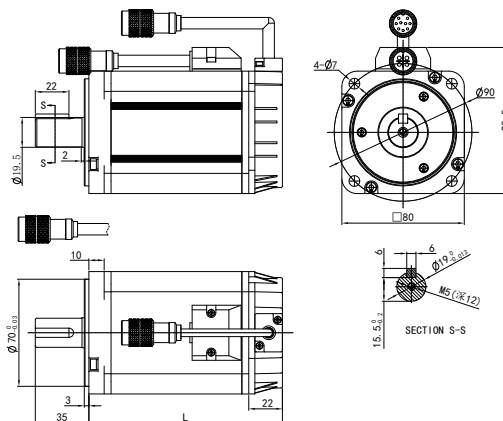
60机座电机外形尺寸(单位:mm)

电机型号	L(mm)	
	无抱闸	抱闸
SV-ML06-0R2G-2-SA□	100.5	137.5
SV-ML06-0R4G-2-SA□	124.5	161.5



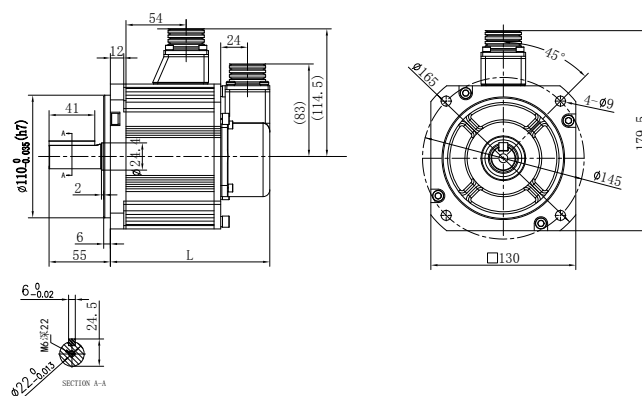
80机座电机外形尺寸(单位:mm)

电机型号	L(mm)	
	无抱闸	抱闸
SV-ML08-0R7G-2-SA□	126.5	173



130机座电机外形尺寸(单位:mm)

电机型号	L(mm)	
	无抱闸	抱闸
SV-MM13-1R0E-2-SA□	143	185



伺服电机动力电缆型号说明

动力电缆

DA ML-075-03-CCA-00

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

动力电缆配件

DA ML-C C

① ② ⑤ ⑥

①

符号	配套系列
DA	厂家编号

②

符号	电缆类别
ML	动力电缆

③

符号	电缆芯数
075	0.75 mm ²

④

符号	电缆长度
03	3m
05	5m
10	10m
15	15m
20	20m

⑤

符号	电机端插头
B	4PIN普通航空插头 YD28
C	4PIN金属插头

⑥

符号	驱动器端插头
C	欧式3PIN 20A插头

⑦

符号	电缆材质
0	普通电缆
A	带屏蔽普通电缆
B	带屏蔽柔性拖链电缆
F	柔性拖链电缆

⑧

符号	编码器类型
00	标准件
01	非标件流水号

动力电缆配件

BRKL-10-A

① ② ③

①

符号	产品系列
BRKL	电机抱闸电缆

②

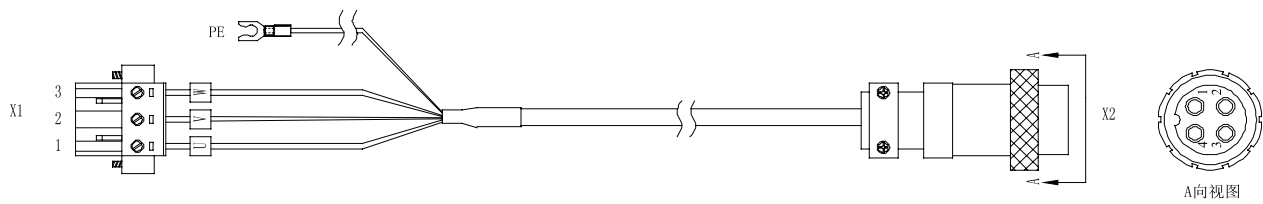
符号	电缆类别
10	10m

③

符号	电机端插头
A	2PIN金属插头

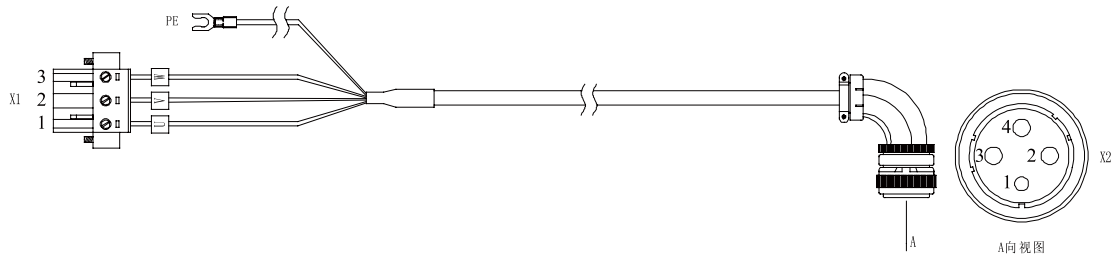
伺服电机动力电缆配线

17 位及 23 位 60、80 机座电机动力电缆



接线关系表			
信号	X1	X2	芯线颜色
U	X1.1	X2.4	蓝
V	X1.2	X2.3	红
W	X1.3	X2.1	棕
PE	接地端子	X2.2	黄/绿+屏蔽

17 位及 23 位 130 机座电机动力电缆



接线关系表			
信号	X1	X2	芯线颜色
U	X1.1	X2.2	蓝
V	X1.2	X2.3	红
W	X1.3	X2.4	棕
PE	接地端子	X2.1	黄/绿+屏蔽

伺服电机编码器电缆型号说明

编码器电缆

DB EL-15-03-B F-04 00

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

编码器电缆配件

DB EL-A B

① ② ⑨ ⑤

①

符号	配套系列
DB	厂家编号

②

符号	电缆类别
EL	编码器电缆

③

符号	电缆芯数
06	6芯
15	15芯

④

符号	电缆长度
03	3m
05	5m
10	10m
15	15m
20	20m

⑤

符号	电机端插头
B	15pin普通航空插头 YD28
C	9pin金属插头

⑥

符号	电缆材质
0	普通电缆
D	普通电缆带电池盒
F	柔性拖链电缆
H	柔性拖链电缆带电池盒

⑦

符号	编码器类型
04	17位/23位绝对值

⑧

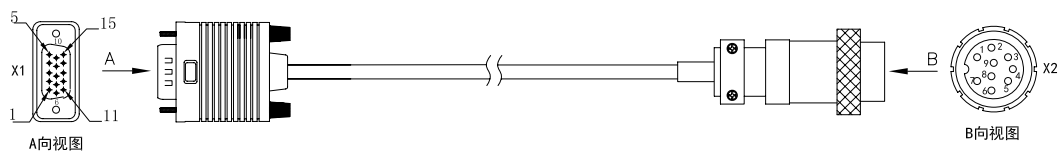
符号	管理号
00	标准件

⑨

符号	驱动器端插头
A	15PIN DB插头

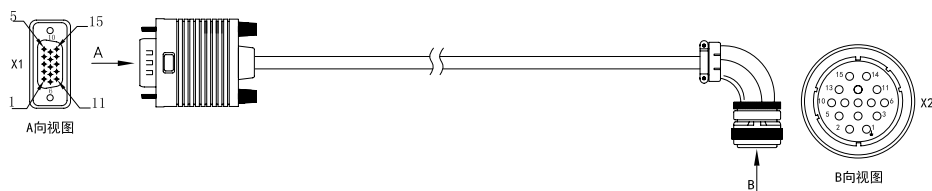
伺服电机编码器电缆配线

17 位及 23 位 60、80 机座电机编码器电缆



接线关系表			
信号	X1	X2	芯线结构
SD+	X1.1	X2.1	对绞
SD-	X1.7	X2.2	
5V	X1.5	X2.3	对绞
GND	X1.12	X2.4	
VB-3.6V	/	X2.5	对绞
VB-GND	/	X2.6	
PE	铁壳	铁壳	编织

17 位及 23 位 130 机座电机编码器电缆

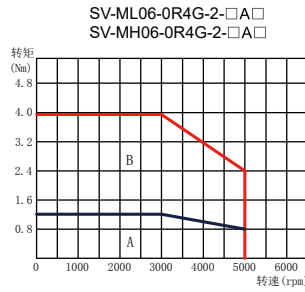
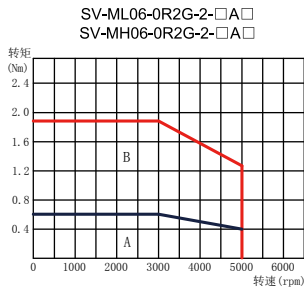


接线关系表			
信号	X1	X2	芯线结构
SD+	X1.1	X2.2	对绞
SD-	X1.7	X2.3	
5V	X1.5	X2.4	对绞
GND	X1.12	X2.5	
VB-3.6V	/	X2.6	对绞
VB-GND	/	X2.7	
PE	铁壳	X2.1	编织

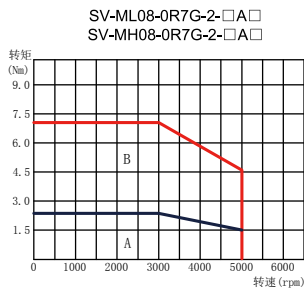
伺服电机转矩-转速特性

注：A（连续工作区域）B（短时间工作区域）

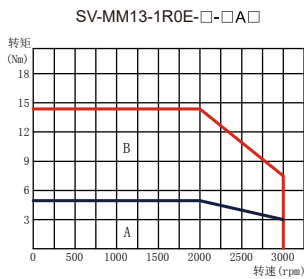
60机座电机



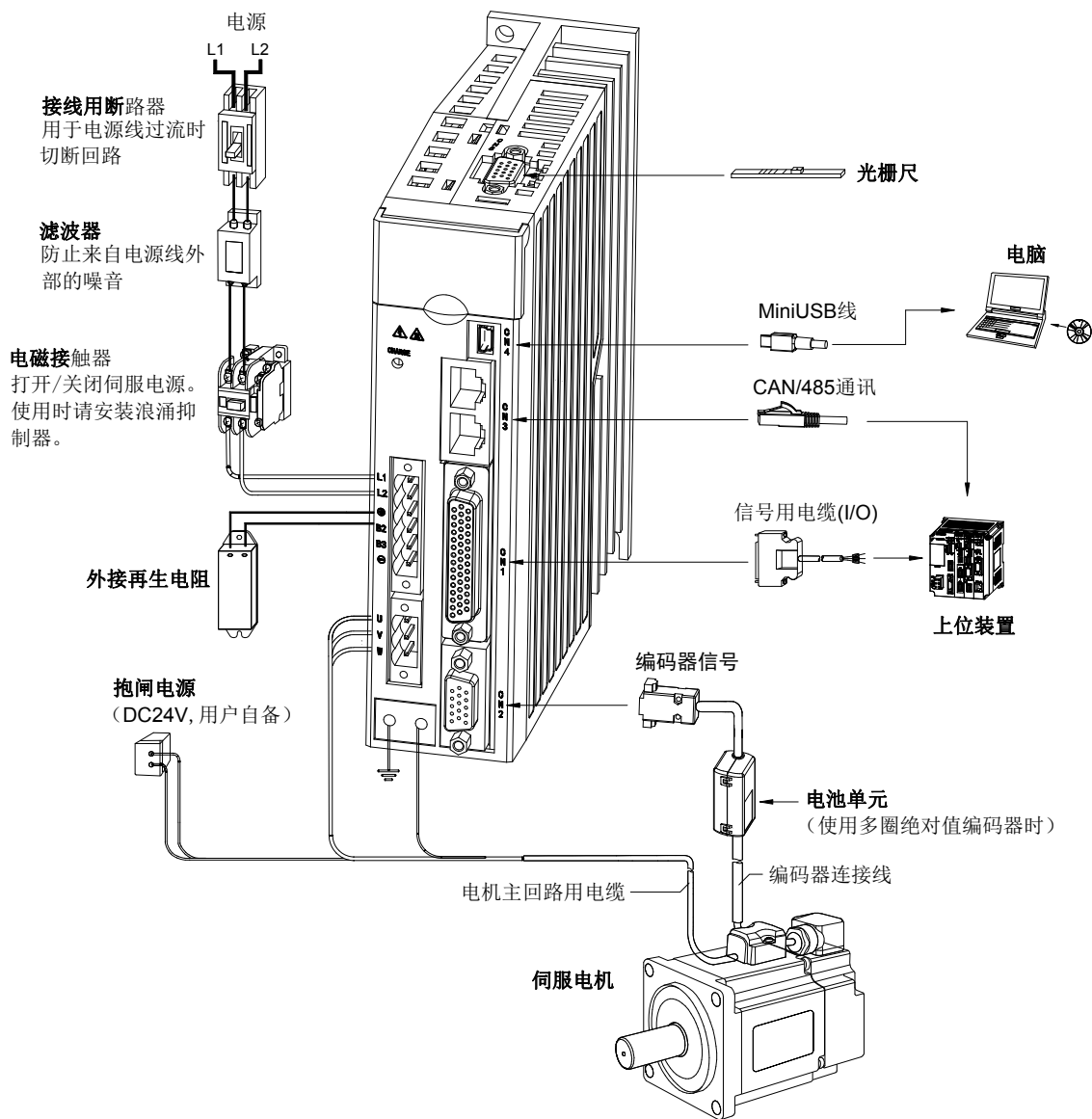
80机座电机



130机座电机



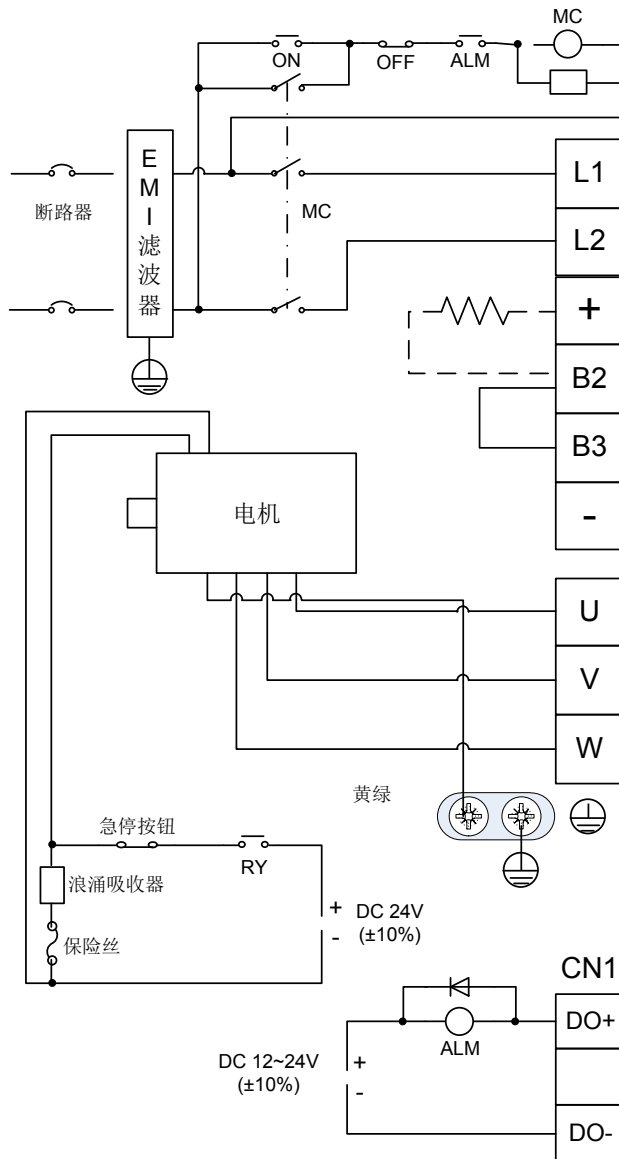
系统配线



用户接口

小功率段：100W~1kW

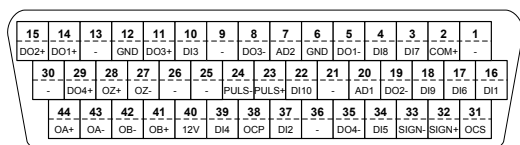
主回路端子配线图



- 请用户制作此急停保护电路；
- 电磁接触器线包两端加浪涌吸收装置；
- 电源输入电压范围：
AC 220V ($\pm 15\%$)
- 不要断开B2、B3之间的短接片 (750W 及以上)，除非使用外部再生制动电阻；
- 使用外部再生制动电阻时，断开B2、B3之间的短接片，并按图中虚线连接。
- 请根据伺服电机的电机线相序正确连接到驱动器的U、V、W输出上，相序错误将导致驱动器故障
- 请务必将伺服驱动器接地，以避免电气击伤事故。
- 电磁制动用24VDC电源需用户自备，且必须与控制信号用DC12~24V电源隔离；
- 注意续流二极管的接法，正负极接反可能损坏驱动器。

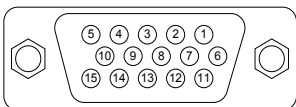
用户接口

CN1端子



CN1插头引脚号及信号代码

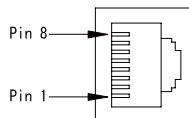
CN2端子



CN2端口功能表

引脚号	名称	功能	备注
1	V+ / SD+	并行编码器V+ / 串行编码器数据+	不同编码器请使用不同套线
2	W+	并行编码器W+信号	
3	A+	并行编码器A+信号	
4	A-	并行编码器A-信号	
5	5V	编码器电源	
6	U+	并行编码器U+信号	
7	V- / SD-	并行编码器V- / 串行编码器数据-	
8	W-	并行编码器W-信号	
9	B-	并行编码器B-信号	
10	B+	并行编码器B+信号	
11	U-	并行编码器U-信号	
12	GND	电源地	
13	Z-	并行编码器Z-信号	
14	Z+	并行编码器Z+信号	
15	/	/	

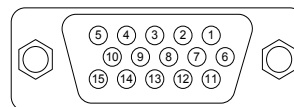
CN3端子



CN3端口功能表

引脚号	名称	功能	备注
1	GND_CAN	CAN 芯片电源地	作为485/CAN用时，定义见左边表格，485与CAN共用一个接口； 同一接口有两个，方便多台组网连接。
2	GND_485	485 芯片电源地	
3	/	/	
4	RS485+	RS485数据+	
5	RS485-	RS485数据-	
6	/	/	
7	CAN_L	CAN数据-	
8	CAN_H	CAN数据+	

CN5端子

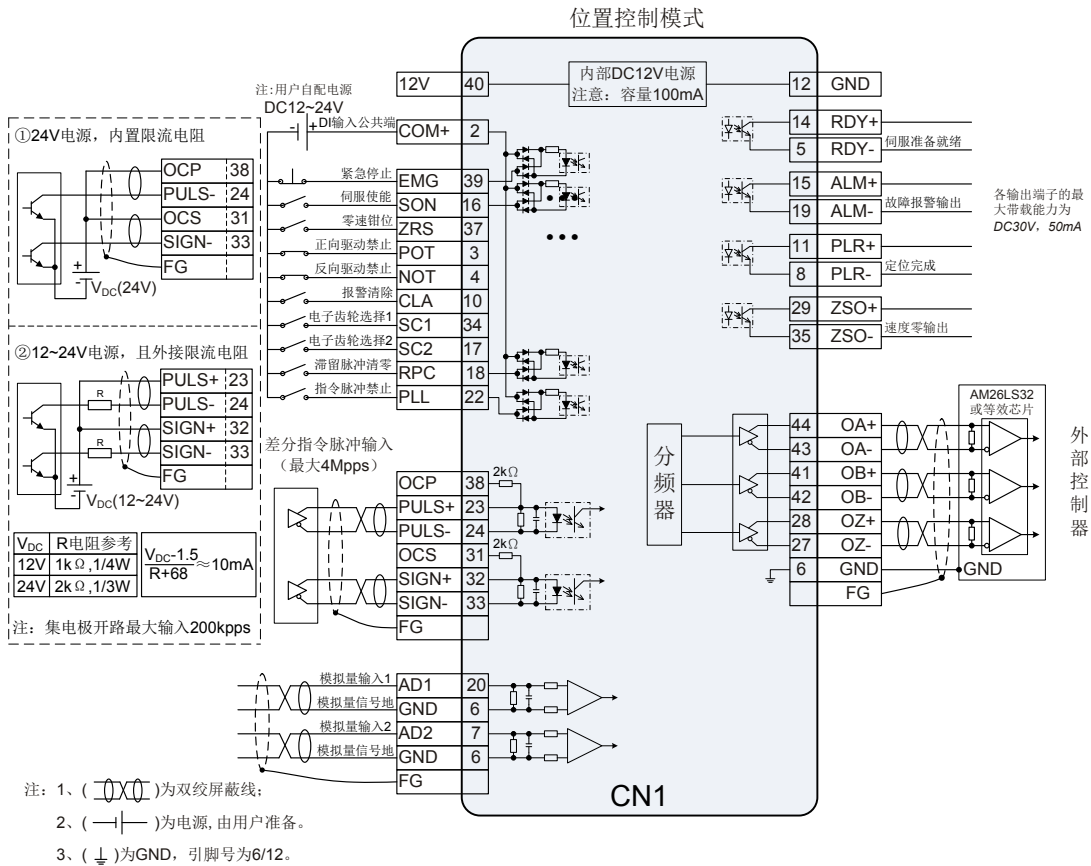


CN5端口功能表

引脚号	名称	功能	备注
3	EXA+	并行编码器（第二编码器）A+	接光栅尺或第二编码器
4	EXA-	并行编码器（第二编码器）A-	
5	EX5V	电源+5V	
9	EXB-	并行编码器（第二编码器）B-	
10	EXB+	并行编码器（第二编码器）B+	
12	EX0V	电源地，与内部GND相连	
13	EXZ-	并行编码器（第二编码器）Z-	
14	EXZ+	并行编码器（第二编码器）Z+	
1,2,6,7,8,11,15	/	/	

标准接线图

位置模式接线图（适用于脉冲输入控制）



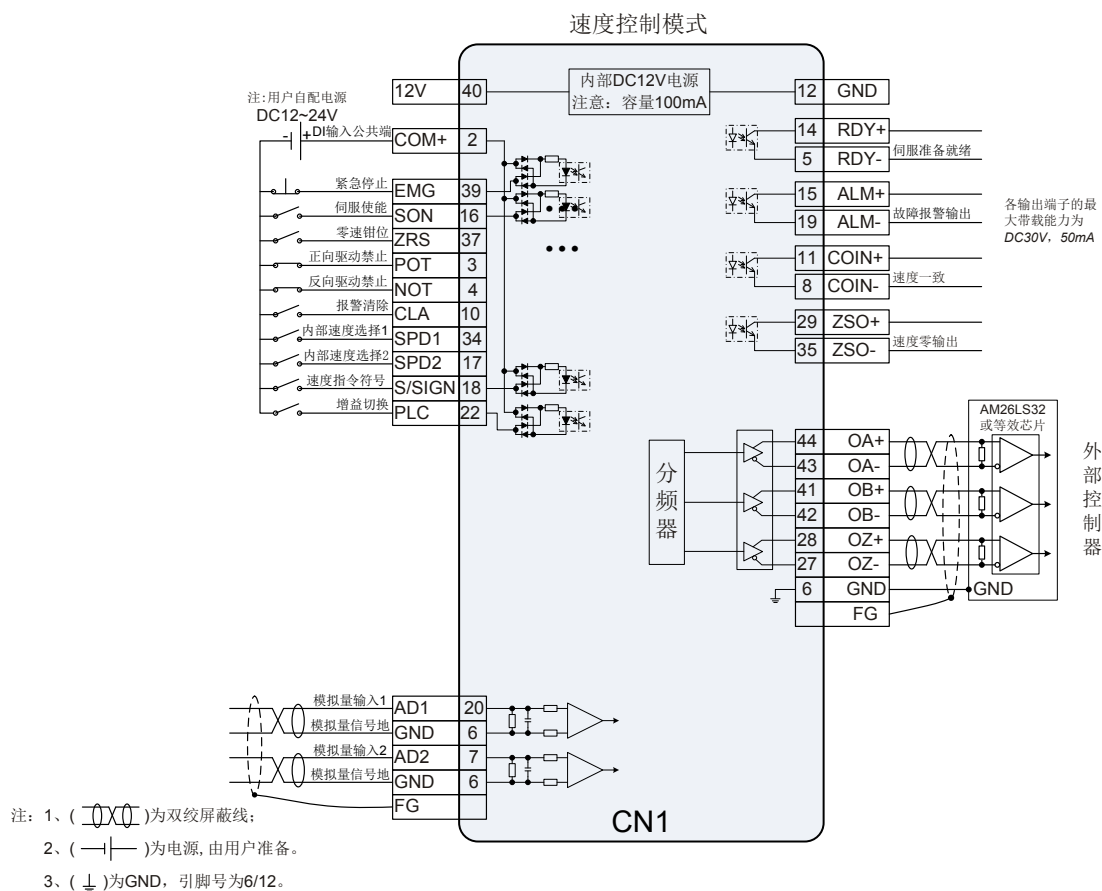
CN1端子

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
DO2+	DO1+	-	GND	DO3+	DI3	-	DO3-	AD2	GND	DO1-	DI8	DI7	COM+	-
30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
-	DO4+	OZ+	OZ-	-	-	PULS-	PULS+	DI10	-	AD1	DO2-	DI9	DI6	DI1
44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32	31	
OA+	OA-	OB-	OB+	12V	DI4	OC	DI2	-	DO4-	DI5	SIGN-	SIGN+	OCS	

CN1插头引脚号及信号代码

标准接线图

速度模式接线图（适用于模拟量输入控制）

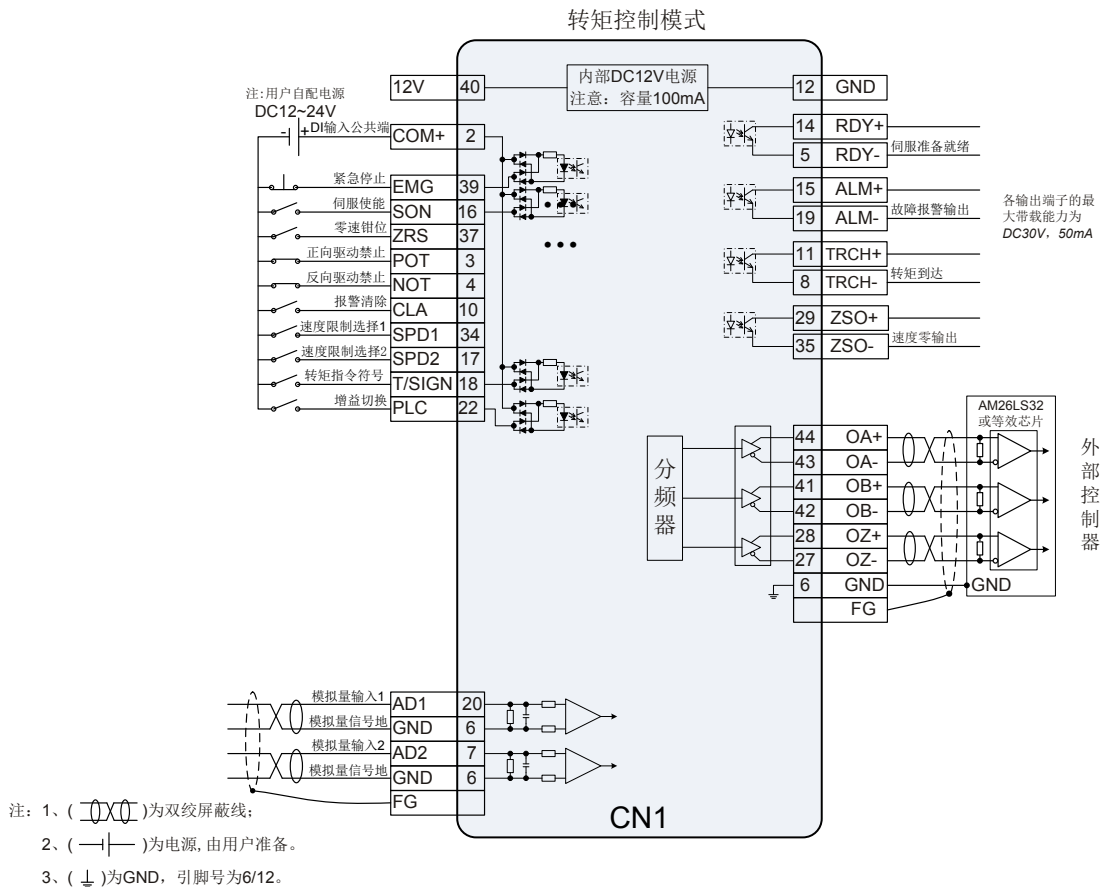


CN1端子

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
DO2+	DO1+	-	GND	DO3+	DI3	-	DO3-	AD2	GND	DO1-	DI8	DI7	COM+	-
30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
-	DO4+	OZ+	OZ-	-	-	PULS-	PULS+	DI10	-	AD1	DO2-	DI9	DI6	DI1
44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32	31	
OA+	OA-	OB-	OB+	12V	DI4	OCF	DI2	-	DO4-	DI5	SIGN-	SIGN+	OCS	

CN1插头引脚号及信号代码

转矩模式接线图（适用于模拟量输入控制）



CN1端子

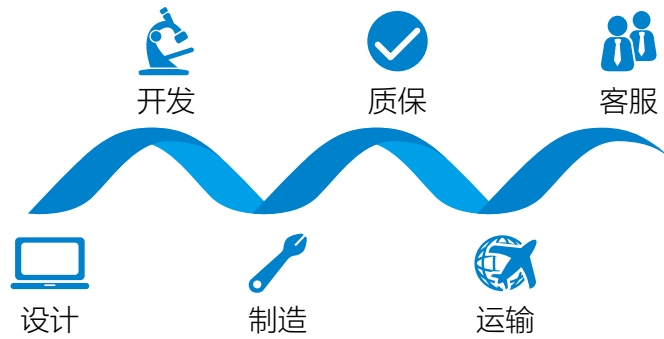
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1
DO2+	DO1+	-	GND	DO3+	DI3	-	DO3-	AD2	GND	DO1-	DI8	DI7	COM+	-
30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
-	DO4+	OZ+	OZ-	-	-	PULS-	PULS+	DI10	-	AD1	DO2-	DI9	DI6	DI1
44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32	31	
OA+	OA-	OB-	OB+	12V	DI4	OCF	DI2	-	DO4-	DI5	SIGN-	SIGN+	OCS	

CN1插头引脚号及信号代码

伺服系统配置表

单相220V等级				
伺服驱动器				
	SIZE A		SIZE B	
	DA180-S1R3SG0	DA180-S1R8SG0	DA180-S2R8SG0	DA180-S4R5SG0
伺服电机				
	SV-ML06-0R2G-2		SV-ML06-0R4G-2	SV-MM13-1R0E-2

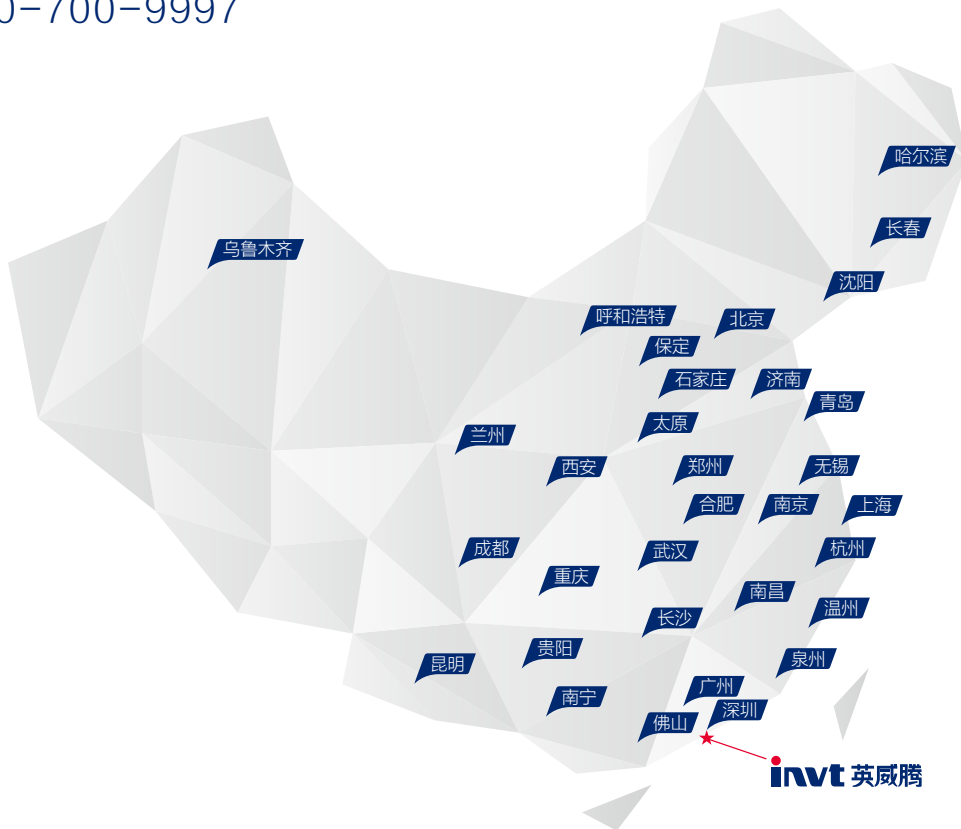
“一站式”服务



国内营销服务网络

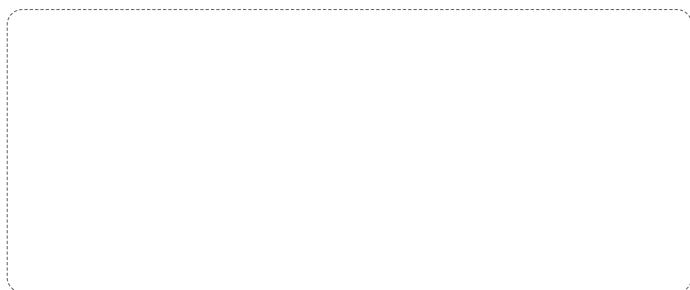
30个国内办事处，陆续增设的海外办事处、联保中心、售后维修中心，营销服务网络立体覆盖、快速响应。

全国统一服务热线：
400-700-9997



BETTER SERVO | BETTER SOLUTION

伺服与系统方案的完美结合



扫一扫，获取电子型录



全国统一服务热线：400-700-9997 网址：www.invt-tech.com

上海英威腾工业技术有限公司

上海市闵行区浦江镇新骏环路188号1号楼

工业自动化：■变频器

■伺服系统

■电机、电主轴

■电控系统

■HMI

■PLC

■轨道交通牵引系统

■电梯智能控制系统

能源电力：■SVG

■光伏逆变器

■UPS

■节能减排在线管理系统

■新能源汽车电控系统