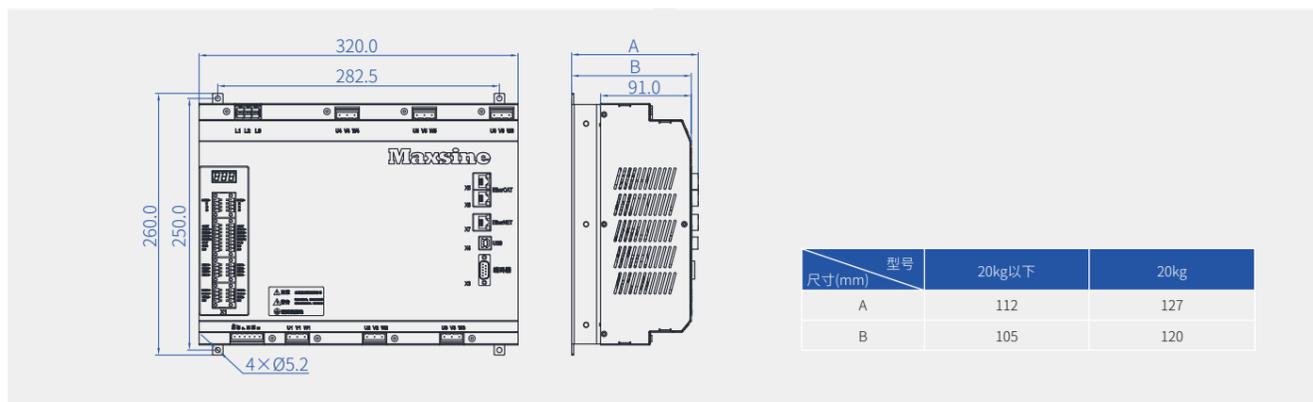


规格参数

| | |
|-------------------|----------------------|
| 输入电源 | |
| 输入线电压 | 三相AC 220V |
| 输入线电压频率 | 50~60Hz |
| 电机抱闸 | |
| 开关 | 有 |
| 模块控制IO接口 | |
| STO输入 | 有 |
| 报警输出 | 3路 |
| 风扇输出 | 无 |
| 轴控制IO | |
| 高速DI | 4 |
| 低速DI | 6 |
| DO | 3 |
| 能耗制动 | |
| 制动电阻动作直流母线电压 | 384 |
| 最小外接制动电阻阻值 | 20 |
| 控制性能 | |
| 电流环/速度环/位置环最小控制周期 | 62.5μs/62.5μs/62.5μs |
| 集成安全功能 | |
| 安全扭矩关断(STO) | 有 |
| 安全停止1 (SS1) | 有 |
| 安全停止2 (SS2) | 有 |
| 安全制动控制 (SBC) | 无 |
| 支持的编码器 | |
| 绝对值编码器 | 支持 |
| 增量式编码器 | 不支持 |
| 旋转变压器 | 不支持 |
| EtherCAT | |
| 最小通讯周期 | 250μs |
| 应用行规 | Cia402 |
| 同步类型 | DC、FreeRUN |
| 操作模式 | CSP、CSV、CST |
| 产品外部规格 | |
| 防护等级 | IP20 |
| 冷却方式 | 自然冷却/风冷 |
| 运行环境温度 | 0~40 |
| 运行高度 | 海拔2000m以下 |

外形尺寸图



EPR6-S系列

工业机器人专用伺服驱动器



- ▶ 支持 EtherCAT[®] 单站点控制六轴通讯模式
- ▶ 单轴最大输出功率: **2.5kW**, 六轴最大输出功率: **7.5kW**
- ▶ 支持上位机: 宝元、纳博特、启帆、Z运动、倍福

更杰出的性能

- 高中低频段振动抑制
- 在线自适应陷波滤波
- 在线自增益调整算法
- 多控制模式实时切换
- 机器人专用刹车算法
- 系统动态响应高
- 在线惯量识别
- 高功率密度
- 高速DI/DO

更优化的设计

- 多轴一体化共直流母线
- 多轴单时钟单指令控制
- 专业便捷的上位机软件
- 配六合一编码器解码盒
- 单编码器线安装更简洁
- 内置抱闸继电器
- 内置制动电阻
- 外置编码器盒
- STO安全辅助

订货型号

EPR6-S - □□□□□□
1 2 3 4 5 6
轴 轴 轴 轴 轴 轴

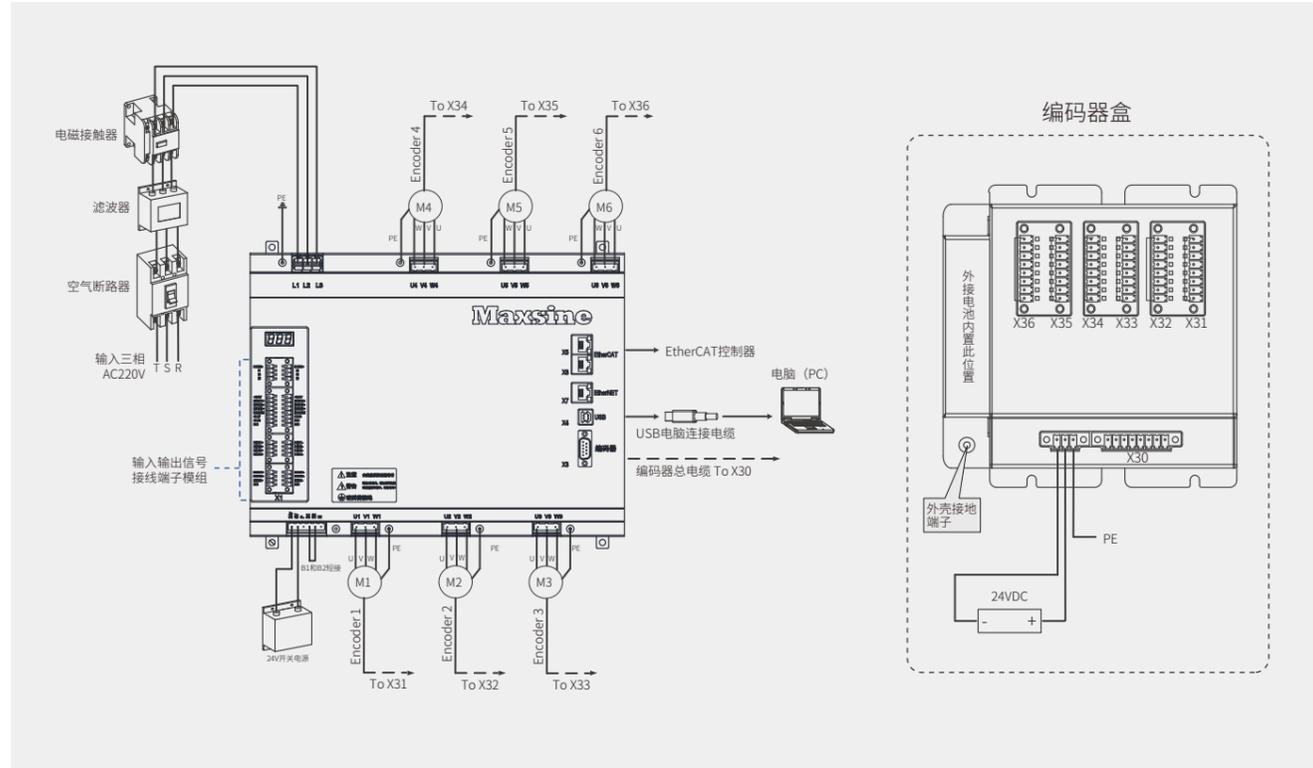
| 符号 | 输出功率 | 额定电流 |
|----|--------|-------|
| A | 0.2kW | 1.8A |
| B | 0.4kW | 3.0A |
| C | 0.75kW | 5.5A |
| D | 1.5kW | 7.5A |
| E | 2.5kW | 13.0A |

| 产品型号 | 功率分配 | 负载 | 尺寸 |
|---------------|---------------------------------|------|-------------------|
| EPR6-S-DCCAAA | 1.5kw、750w、750w、200w、200w、200w | 6kg | 320mm*240mm*105mm |
| EPR6-S-DDCBAA | 1.5kw、1.5kw、750w、400w、200w、200w | 10kg | 320mm*240mm*105mm |
| EPR6-S-EDDBBB | 2.5kw、1.5kw、1.5w、400w、400w、400w | 20kg | 320mm*240mm*120mm |

注: EPR6-S工业机器人专用伺服驱动器六轴功率可定制。

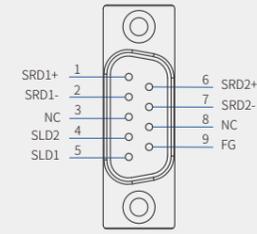


接线图



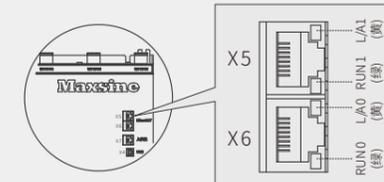
端口说明

驱动器编码器X3端子



| 信号名称 | 针脚号 | 功能 |
|--------|-----|-------------|
| SRD1+ | 1 | 与编码器盒信号连接 |
| SRD1- | 2 | |
| SRD2+ | 6 | |
| SRD2- | 7 | |
| NC | 8 | |
| SLD1 | 5 | 编码器盒差分信号中心线 |
| SLD2 | 4 | 与信号电缆屏蔽线连接 |
| 屏蔽线保护地 | FG | |

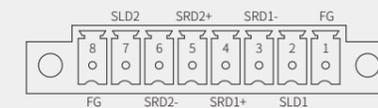
X5、X6端子插座



| 信号名称 | 针脚号 | 功能 |
|------|-----|------|
| TX+ | 1 | 发信号+ |
| TX- | 2 | 发信号- |
| RX+ | 3 | 收信号+ |
| RX- | 6 | 收信号- |

注：1、此接口接线定义为驱动器短。
2、本公司提供成品线缆，型号□□□□-ETH用于EtherCAT通讯。

编码器盒X30端子



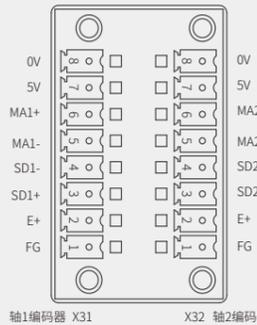
| 信号名称 | 针脚号 | 功能 | |
|--------|-----|-------------|------------|
| SRD1+ | 4 | 与编码器盒信号连接 | |
| SRD1- | 3 | | |
| SRD2+ | 5 | | |
| SRD2- | 6 | | |
| SLD1 | 2 | | |
| SLD2 | 7 | 编码器盒差分信号中心线 | |
| 屏蔽线保护地 | FG | 1/8 | 与信号电缆屏蔽线连接 |

端口说明

X1信号输入输出端子

| 信号名称 | 功能 | 接口 |
|--------|--|------|
| 数字输入 | DI1/DI2/DI3/DI4/DI5/DI6 COM+ | C1 |
| 数字输出 | DO7 DO8 DO9 | C2-1 |
| | DOCOM | |
| | BRK1+ BRK2+ BRK3+ BRK4+ BRK5+ BRK6+ | C2 |
| | 24V DOCOM | |
| 位置高速锁存 | HDI1+/HDI1- HDI2+/HDI2- HDI3+/HDI3- HDI4+/HDI4- | C3 |
| 保留 | HWBB1+/HWBB1- EDM+/EDM- NC | |

编码器盒X31、X32端子



| 信号名称 | 针脚号 | 功能 | |
|--------|------|----|--|
| 编码器电源 | 5V | 7 | 编码器用5V电源（由编码器盒提供），电缆在20m以上时，为了防止编码器电压降低，电源和底线可采用多线连接或使用粗电线，编码器电池负与编码器电源0V共用引脚。 |
| | 0V | 8 | |
| 电池 | E- | 2 | 编码器用电池正（由编码器盒提供） |
| | E+ | | |
| 信号输入 | SD1+ | 3 | 与绝对式编码器信号输出连接 |
| | SD1- | 4 | |
| 时钟输出 | MA1+ | 5 | 与绝对式编码器时钟输入连接 |
| | MA1- | 6 | |
| 屏蔽线保护地 | FG | 1 | 与信号电缆屏蔽线连接 |

编码器盒电源端子



| 信号名称 | 针脚号 | 功能 | |
|--------|-------|----|------------|
| 电源 | 24GND | 1 | 编码器盒用24V电源 |
| | 24V+ | 2 | |
| 屏蔽线保护地 | FG | 3 | 与电源保护地连接 |