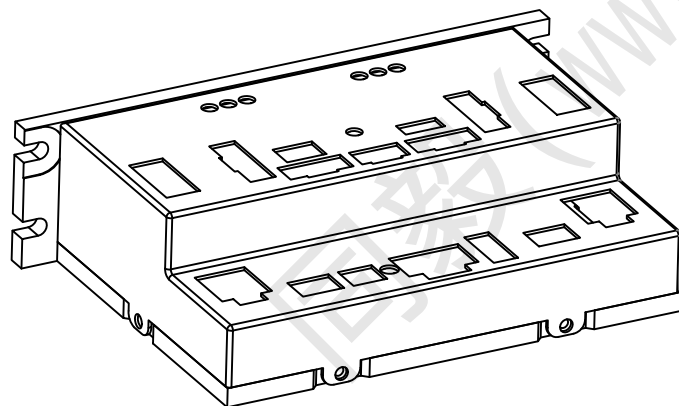
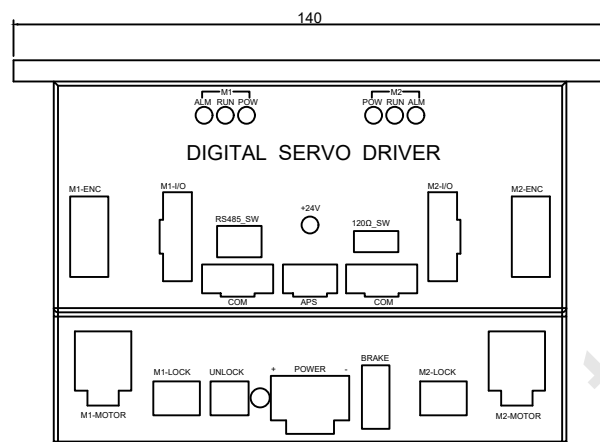
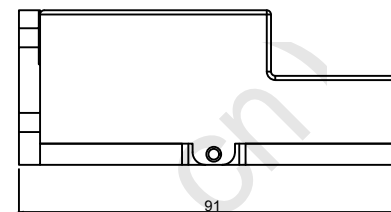
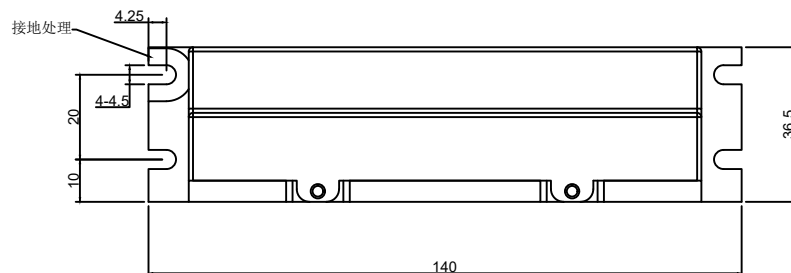


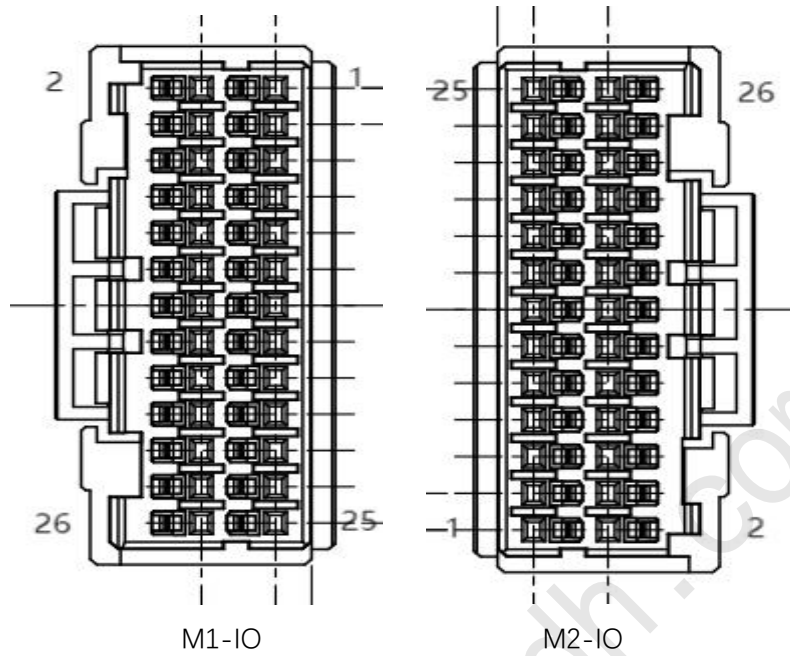
lxLD系列双路低压伺服驱动器电气特性（2路特性相同）

型号		lxLD 16.32
项目		
额定输入电压		20-90VDC
最大连续输出电流(A)		16
最大输出电流(A)		32
PWM频率		10KHz
支持电机		永磁同步电机(PMSM)、直流无刷电机(Bldc)、直流有刷电机、空心杯电机
输入输出	模拟量输入	2路模拟量输入, -10V—+10V
	数字量输入	8路数字量输入, 12—30VDC
	数字量输出	4路数字量输出, 集电极开路输出
总线功能	Modbus	RS485接口、标准Modbus协议
	CanOpen	标准CanOpen协议, CiA301/402
	EtherCAT	
编码器接口		增量式编码器、SSI/BISSB/BISSC绝对值编码器、NRZ多摩川绝对值编码器、霍尔信号位置反馈
控制特性	控制方式	速度控制(PV)、力矩控制(PT)、位置控制(PP)、IP、CSP、CSV、CST
环境	使用场所	室内、不受阳光直射、无尘埃、无腐蚀性气体、无可燃性气体、无油雾、无水蒸气等的场所
	使用环境温度	-50℃—50℃, 高于40℃时降额使用
	海拔高度	使用场所海拔高度低于1000m, 高于1000m降额使用
	湿度	低于95%RH, 无水珠凝结
	振动	小于0.5G (4.9m/s <sup>2</sup> ), 低于10Hz
	存贮温度	-50℃—70℃
	冷却方式	自然冷却
外形尺寸		LD1632
重量(kg)		0.2



 FIRST ANGLE PROJECTION  ALL DIMENSION ARE IN MM DO NOT SCALE DRAWING	苏州同毅自动化技术有限公司		
	TITLE IXL1632 外形尺寸		
	DWG.NO	QTY	REV

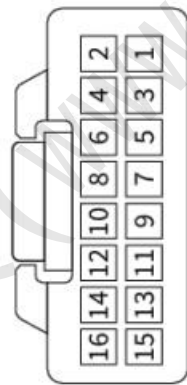
## 1. I/O 接口定义



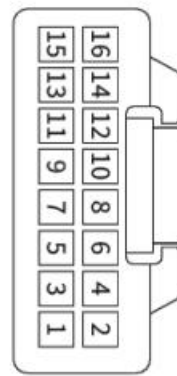
针脚	名称	类型	功能
01	USRC_DI1	数字量输入	伺服 ON，外部 DI 有效启用
02	USRC_DI2	数字量输入	正方向驱动禁止输入
03	USRC_DI3	数字量输入	报警清除，外部 DI 有效启用
04	USRC_DI4	数字量输入	负方向驱动禁止输入
05	USRC_DI5	数字量输入	Home 原点信号，外部 DI 有效启用
06	USRC_DI6	数字量输入	控制模式切换
07	USRC_DI7	数字量输入	电机快速停止
08	USRC_DI8	数字量输入	启动电机回零，外部 DI 有效启用
09	IO_COM+	IO 输入供电	输入公共端
10	IO_COM-	IO 输出供电	输出公共端
11	USRC_DO1	数字量输出	伺服准备好输出，<50mA
12	USRC_DO2	数字量输出	定位结束/速度到达输出，<50mA
13	USRC_DO3	数字量输出	伺服警报输出

14	USRC_DO4	数字量输出	备用
15	ORD_PUL_H	脉冲输入接口正	指令脉冲信号输入, 输入电流: >10mA
16	ORD_PUL_L	脉冲输入接口负	
17	ORD_SIG_H	脉冲输入接口正	
18	ORD_SIG_L	脉冲输入接口负	
19	USRC_AI0_P	模拟量输入正	电流参考输入/速度参考输入
20	USRC_AI0_N	模拟量输入负	
21	USRC_AI1_P	模拟量输入正	力矩/速度限制输入
22	USRC_AI1_N	模拟量输入负	
23	MOTOR_PTC	马达温度信号正	电机温度传感器正
24	NC		
25	+12V_DIG	12V 电源输出	
26	GND_DIG	12V 地	

## 2. 编码器接口定义



M1-ENC

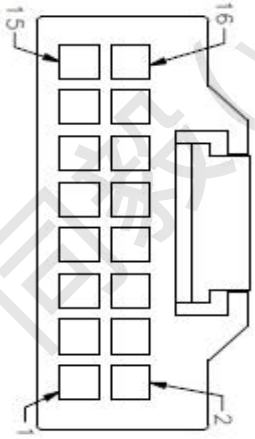


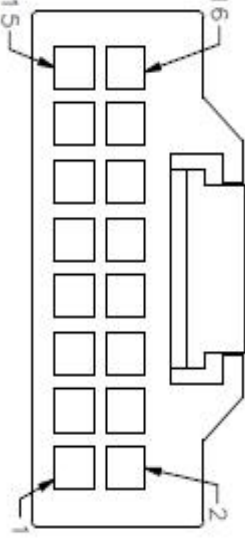
M2-ENC

针脚	名称	类型	功能
01	VDD_5V		编码器 5V 供电
02	GND_DIG		数字地
03	IPHA_P	输入	增量编码器 A 相差分正 /单端增量编码器 A 信号 旋转编码器 SIN+

04	IPHA_N	输入	增量编码器 A 相差分负 /单端增量编码器接 VDD_5V 旋转变压器 SIN-
05	IPHB_P	输入	增量编码器 B 相差分正 /单端增量编码器 B 信号 旋转变压器 COS+
06	IPHB_N	输入	增量编码器 B 相差分负 /单端增量编码器接 VDD_5V 旋转变压器 COS-
07	IIDX_P	输入	增量编码器, Z 差分输入正 /单端增量编码器 Z 信号 旋转变压器激励正 EXC+
08	IIDX_N	输入	增量编码器, Z 差分输入负 /单端增量编码器接 VDD_5V 旋转变压器激励负 EXC-
09	ABS_ECLK_P	输出	绝对值编码器, 时钟输出正
10	ABS_ECLK_N	输出	绝对值编码器, 时钟输出负
11	ABS_DATA_P	输入/输出	绝对值编码器, 数据正
12	ABS_DATA_N	输入/输出	绝对值编码器, 数据负
13	HULL_U	输入	霍尔 U
14	HULL_V	输入	霍尔 V
15	HULL_W	输入	霍尔 W
16	PE	屏蔽	接屏蔽层

#### 1) 增量编码器配线

	驱动器引脚	差分增量编码器
	01、VDD_5V	+5V
	02、GND_DIG	GND
	03、IPHA_P	A+
	04、IPHA_N	A-
	05、IPHB_P	B+
	06、IPHB_N	B-
	07、IIDX_P	Z+
	08、IIDX_N	Z-
	13、HULL_U	HULL_U+
	14、HULL_V	HULL_V+
	15、HULL_W	HULL_W+
		HULL_U- (不接)
		HULL_V- (不接)
		HULL_W- (不接)

	驱动器引脚		单端增量编码器
	01、VDD_5V		+5V
	02、GND_DIG		GND
	03、IPHA_P		A
	04、IPHA_N		
	05、IPHB_P		B
	06、IPHB_N		
	07、IIDX_P		Z
	08、IIDX_N		
	13、HULL_U		HULL_U
	14、HULL_V		HULL_V
	15、HULL_W		HULL_W

	驱动器引脚		单端增量编码器无 Z 信号
	01、VDD_5V		+5V
	02、GND_DIG		GND
	03、IPHA_P		A
	04、IPHA_N		
	05、IPHB_P		B
	06、IPHB_N		
	07、IIDX_P		
	08、IIDX_N		
	13、HULL_U		HULL_U
	14、HULL_V		HULL_V
	15、HULL_W		HULL_W


## 2) SSI/BISS 编码器配线

[illegible]

### 3) 多摩川 NRZ 编码器配线

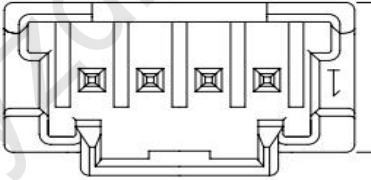
[illegible]

3. RS485&CAN 通信接口定义

针脚	名称	端子
01	RS485_L	 COMCOM
02	RS485_H	
03	GND_COM	
04	CAN_L	
05	CAN_H	
06	PE	

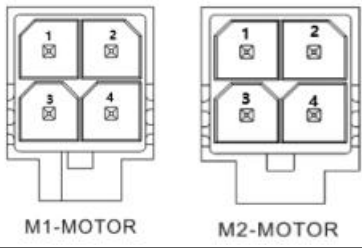
4. 辅助电源接口定义

该接口是电源主电路断电后，需要通信查看驱动器信息，可接上该接口查看。

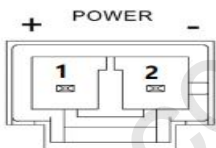
针脚	名称	端子
01	+24	 APS
02	GND	
03	+24	
04	GND	



5. 电机接口定义

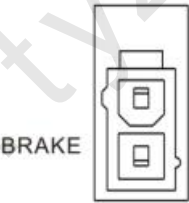
针脚	名称	端子
01	C	 M1-MOTOR      M2-MOTOR
02	B	
03	A	
04	PE	

6. 电源接口定义

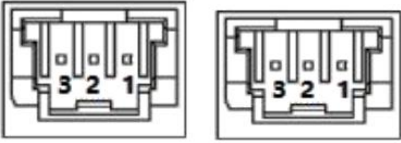
针脚	名称	端子
01	DC+	 POWER
02	DC-	

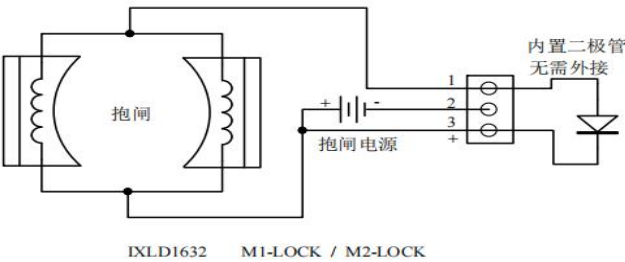
7. 制动电阻接口

电阻直接接在端口上，无极性区分。



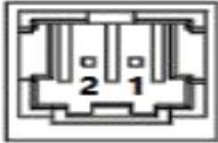
8. 抱闸接口定义

针脚	名称	端子
01	BK+	 M1-LOCK      M2-LOCK
02	BK-	
03	POW	



9. 外部供电解锁抱闸接口定义

该端子为抱闸单独供电，接上该电源，抱闸不受驱动器控制，抱闸一直处于打开状态。

引脚	名称	端子
01	抱闸电源 DC+	 UNLOCK
02	抱闸电源 DC-	