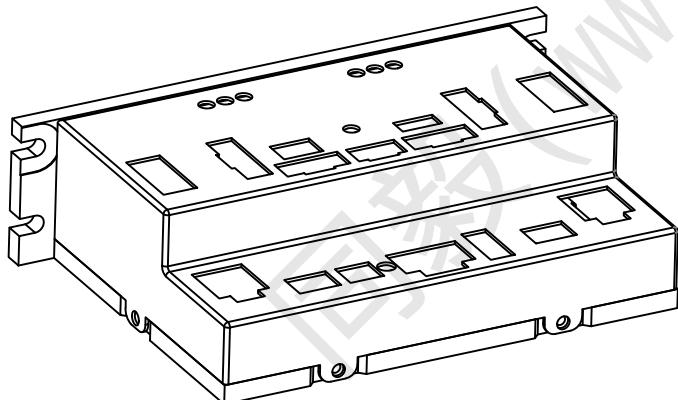
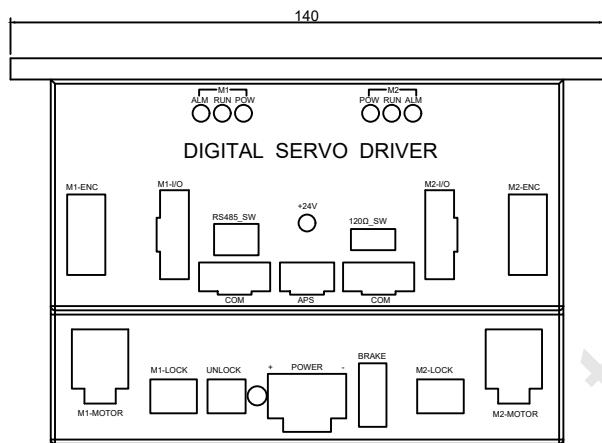
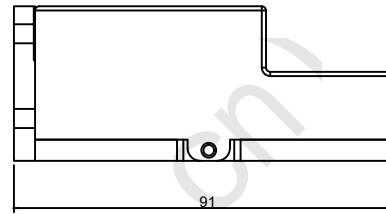
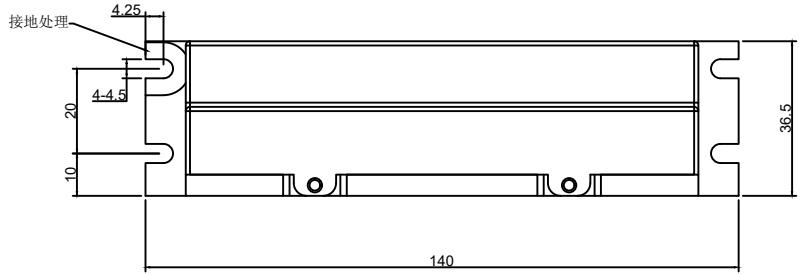
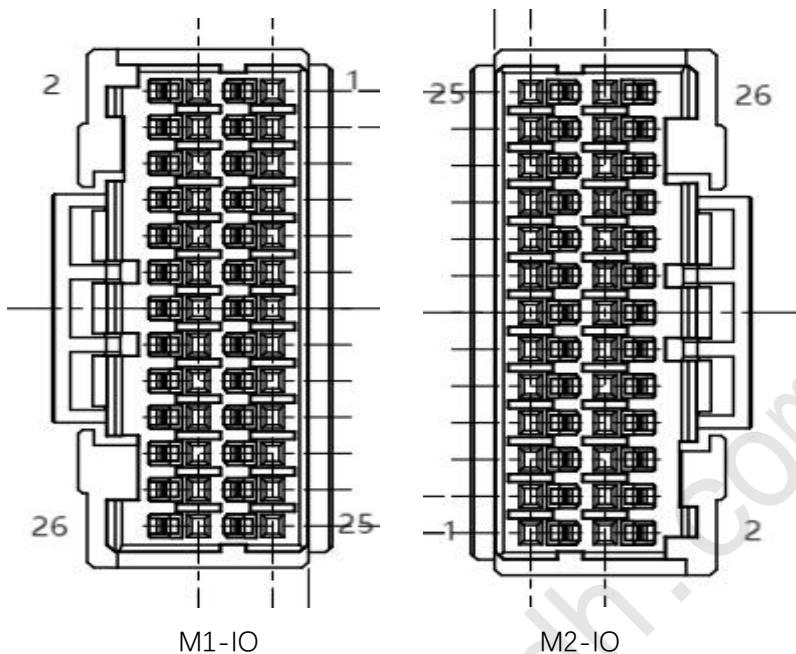


IxLD系列双路低压伺服驱动器电气特性 (2路特性相同)	
项目	型号
额定输入电压	IxLD 16.32
最大连续输出电流(A)	20-90VDC
最大输出电流(A)	16
PWM频率	32
支持电机	10KHz
	永磁同步电机(PMSM)、直流无刷电机(Bldc)、直流有刷电机、空心杯电机
输入输出	模拟量输入
	2路模拟量输入, -10V—+10V
	数字量输入
	8路数字量输入, 12—30VDC
	数字量输出
总线功能	Modbus
	RS485接口、标准Modbus协议
	CanOpen
	标准CanOpen协议, CiA301/402
EtherCAT	
编码器接口	增量式编码器、SSI/BISS/BISSC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°C—50°C, 高于40°C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°C—70°C
	冷却方式
外形尺寸	自然冷却
重量(kg)	LD1632
	0.2



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

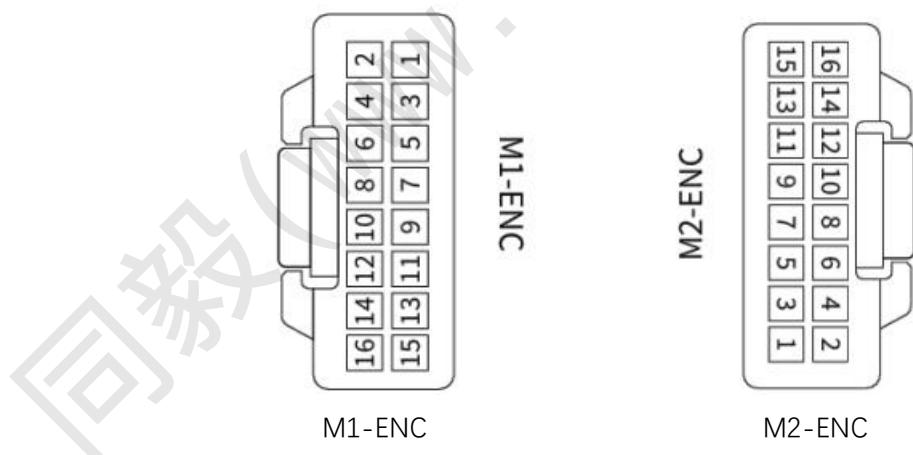
## 1. I/O 接口定义



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	

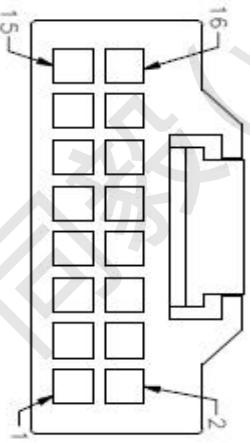
## 2. 编码器接口定义



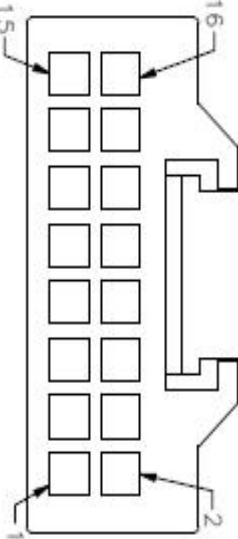
针脚	名称	类型	功能
01	VDD_5V		编码器 5V 供电
02	GND_DIG		数字地
03	IPHA_P	输入	增量编码器 A 相差分正 /单端增量编码器 A 信号 旋转编码器 SIN+

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

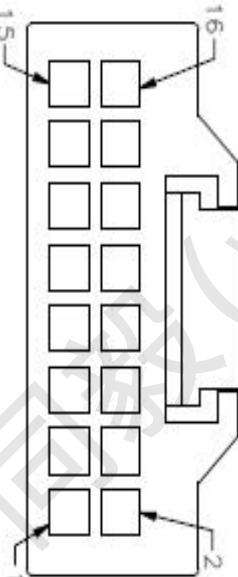
### 1) 增量编码器配线



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

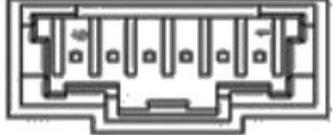
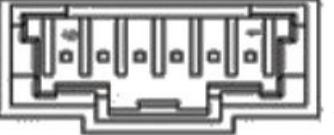
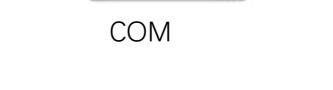
## 2) SSI/BISS 编码器配线



### 3) 多摩川 NRZ 编码器配线

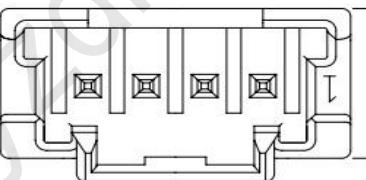


### 3. RS485&CAN 通信接口定义

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

### 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	
02	GND	
03	+24	
04	GND	

## 5. 电机接口定义

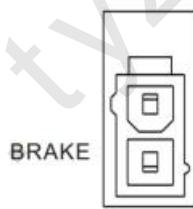
针脚	名称	端子
01	C	
02	B	
03	A	
04	PE	
		M1-MOTOR M2-MOTOR

## 6. 电源接口定义

针脚	名称	端子
01	DC+	
02	DC-	

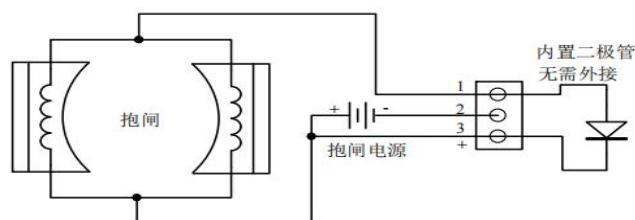
## 7. 制动电阻接口

电阻直接接在端口上，无极性区分。



## 8. 抱闸接口定义

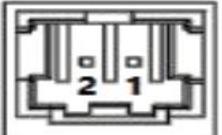
针脚	名称	端子
01	BK+	
02	BK-	
03	POW	
		M1-LOCK M2-LOCK



IXLD1632 M1-LOCK / M2-LOCK

## 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。

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