

科技引领未来

儒竞高性能交流伺服系统

Beyond your imagination
开创智能制造领域新纪元

2025 2月



请扫描上方二维码，关注儒竞微信
公众号，了解更多最新消息及应用

RUKING 集团

工业自动化—通用自动化行业驱动变频控制产品及方案提供商

HVAC/R—暖通行业变频驱动控制

电控技术—汽车热管理系统

COMPANY PROFILE

集团简介

儒竞科技 [股票代码: 301525] 是专业的变频节能与智能控制应用方案提供商, 专注于电力电子及电机控制领域综合产品的研发、生产与销售, 主要产品包括工业伺服驱动及控制系统领域的伺服驱动器及伺服电机, 供热通风空调及冷冻设备 (HVAC/R) 领域的变频驱动器及系统控制器、新能源汽车热管理系统领域的变频驱动器及控制器。儒竞科技作为自主创新的研发驱动型企业, 以电力电子及电机控制技术作为基础, 成功研发了以电机控制、电源控制及系统控制技术, 数字电源及电力电子变换硬件平台, 电机设计平台为代表的三大技术领域, 在细分技术领域内掌握了多项核心技术, 并通过核心技术的交叉应用与延伸, 形成了多元化的产品布局, 建立了跨领域的经营模式。儒竞科技秉承“以市场为主导, 以创新为核心”的经营理念, 全面启用集成企业资源管理计划 (ERP)、生产制造执行系统 (MES)、自动仓储管理系统 (WMS)、产品生命周期管理 (PLM) 的数字化系统, 严格执行 ISO9001: 2015/IATF16949: 2016 质量管理体系标准, 在满足客户需求与保证产品质量的同时, 实现了产品的柔性化生产与智能化制造, 并获得“两化融合管理体系评定证书”。儒竞科技依靠卓越的产品研发实力、高效的生产制造体系、完善的质量管控措施、丰富的市场实践经验, 拥有了良好的行业知名度, 在境内外积累了稳固的客户资源。

自动化业务

RUKING 自动化业务始于 2008 年, 立足于打造中国最具竞争力的自动化平台! 依托集团研发、生产、资本等多方面的平台化支持, 逐步实现工业自动化领域产品的系列化、专业化; 力争在产品性能、品质、服务三个方面达到国际领先水平!

质量与认证 体系





研发中心

2.5万+

工厂占地面积

400+

资深专业工程师

500+

专利技术认证

≤ 200

品质生产水准

驱动器产品特点

适用于各类高动态响应与高精度定位需求的场合，满足细分市场用户不同档次产品的差异需求。

Features of drive

300%

瞬时峰值扭矩

高性能 高稳定性的伺服驱动器

电机产品特点

Features of motor

低振动、快速响应和高精度运行的实现，为您提供最经济高效的生产解决方案!!!

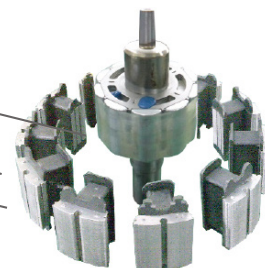
降低脉动转矩

新型结构设计：全新的定子拼接技术，降低温升，改善电磁特性，提高效率与可靠性；

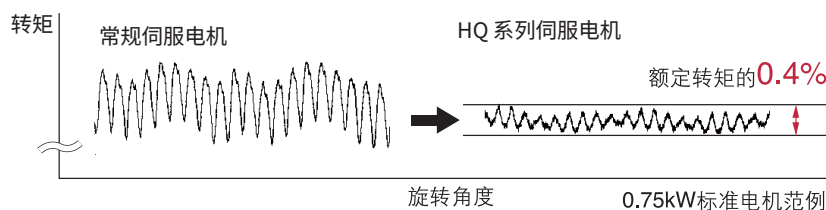
10极电机转子

12极电机定子

叠卯免氩弧焊定子拼接技术



采用10级电机转子、12级电机定子设计，大大降低转矩脉动。



小型化、高动态

采用日本先进制造工艺，优化磁路设计，降低磁损耗，体积相比国内其它产品减小**20-30%**，同时实现电机的高动态响应特性。

50%

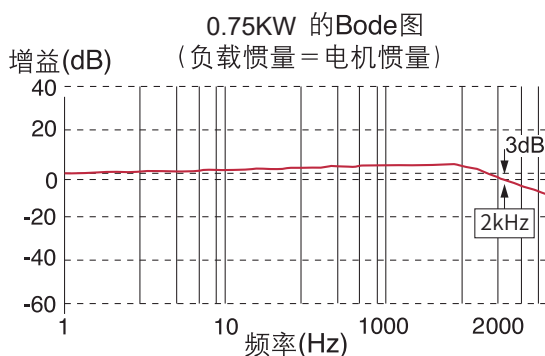
初次使用效率提升, 操作方式同日系品牌高度近似
降低使用门槛, 易于安装维护

25%

相比前系列厚度大幅降低
采用先进的设计及制造工艺, 优化电路及结构设计

良好的动态响应

采用32位专用DSP处理器和先进控制算法, 大幅提高动态响应速度, 速度响应频率达到2kHz;

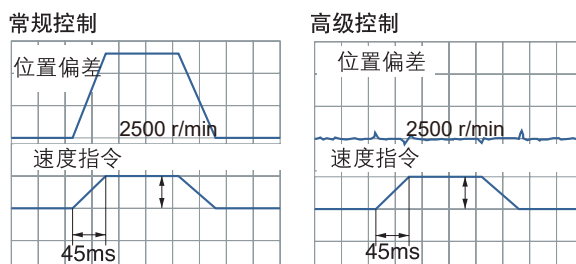


灵活的编码器选型

根据不同需求, 可选配17bit、23bit增量式编码器或绝对值式编码器;
根据不同需求, 可选配磁性编码器、光电编码器;
采用4线串行通信, 接线简单可靠。

大幅提升动态跟随特性

通过算法优化, 采用最小位置偏差控制, 可大幅降低位置偏差, 提升动态跟随特性。



CONTENTS

目录 ▶▶▶

型号说明

产品对应表

SEB3 伺服驱动器规格

SE 系列伺服系统接线图

SE 系列伺服标准接线方式

SE 系列伺服驱动器尺寸

电机规格

伺服电机尺寸图

电机连接器

线缆型号说明

电机动力线缆

电机编码器线缆

软件特色简介





型号说明 >>

RUKING 伺服驱动器型号定义 ▶▶▶

SEB3	—	10	L	R	CP	
A	—	B	C	D	E	F
产品系列		功率	AC 输入电压	编码器	功能类型	专用机型

A

代码	产品系列
SEB3	SEB3 系列

B

代码	功率
01	100W
02	200W
04	400W
08	750W
10	1.0kW
15	1.5kW
20	2.0kW
30	3.0kW
40	4.0kW
60	5.5kW
75	7.5kW

C

代码	AC 输入电压
N	单相 220V
L	单 / 三相 220V
H	三相 380V

D

代码	编码器
R	串行信号

E

代码	功能类型
	全功能
CP	脉冲专用
EC	EtherCAT

F

代码	专用机型
	标准版本
00 ~ 99	专用机型

RUKING 伺服电机型号定义 ▶▶▶

HQ	5	M	130	—	100	D	20	Q	1	
A	B	C	D	—	E	F	G	H	I	J
系列	极对数	电压	法兰号		功率	惯量	转速	传感器	结构	特殊

A

代码	系列
HQ	HQ 系列

B

代码	极对数
5	5 对极

C

记号	驱动器进线电压
M	单相 / 三相交流 220V
H	三相交流 380V

D

记号	法兰号
40	40*40
60	60*60
80	80*80
100	100*100
130	130*130
180	180*180

E

记号	电机功率
10	100W
20	200W
40	400W
75	750W
85	850W
100	1kW
135	1.35kW
150	1.5kW
180	1.8kW
200	2kW
300	3kW
290	2.9kW
400	4kW
440	4.4kW
500	5kW
550	5.5kW
750	7.5kW

F

记号	惯量
S	低惯量
D	中惯量
E	高惯量

G

代码	额定转速
15	1500rpm
20	2000rpm
30	3000rpm

H

代码	编码器
J/M	17bit(增量式磁编)
Q	23bit(绝对值光编)

I

记号	轴	油封	制动器
	光轴	键轴	无 有 无 有
1		●	● ● ●
2		●	● ● ●
3		●	● ● ●
4		●	● ● ●
5	●		● ● ●
6	●		● ● ●
7	●	●	● ● ●
8	●	●	● ● ●

产品对应表 >>

伺服驱动器容量		伺服驱动器型号	电机类型	对应的伺服电机	
220V	100W	SEB3-01NR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M40-10S30J1 HQ5M40-10S30J2	
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M40-10S30Q1 HQ5M40-10S30Q2	
	200W	SEB3-02NR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M60-20S30J1 HQ5M60-20S30J2 HQ5M60-20D30J1 HQ5M60-20D30J2	
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M60-20S30Q1 HQ5M60-20S30Q2 HQ5M60-20D30Q1 HQ5M60-20D30Q2	
	400W	SEB3-04NR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M60-40S30J1 HQ5M60-40S30J2 HQ5M60-40D30J1 HQ5M60-40D30J2	
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M60-40S30Q1 HQ5M60-40S30Q2 HQ5M60-40D30Q1 HQ5M60-40D30Q2	
	750W	SEB3-08NR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M80-75S30J1 HQ5M80-75S30J2 HQ5M80-75D30J1 HQ5M80-75D30J2	
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M80-75S30Q1 HQ5M80-75S30Q2 HQ5M80-75D30Q1 HQ5M80-75D30Q2	
	1000W	SEB3-10LR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M80-100S30J1 HQ5M80-100S30J2 HQ5M80-100D30J1 HQ5M80-100D30J2	
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M80-100S30Q1 HQ5M80-100S30Q2 HQ5M80-100D30Q1 HQ5M80-100D30Q2	



	适配动力线型号		适配编码器线型号	
	无制动器	带制动器	使用单圈时	使用多圈时
	RKP***0*AD	RKP***0*BD	RKE****BNA	RKE****BAA(带电池引出线) RKE****BBA(带电池盒)
	RKP***1*AD	RKP***1*BD		

伺服驱动器容量		伺服驱动器型号	电机类型	对应的伺服电机
220V	1000W	SEB3-10LR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M130-85E15M1 HQ5M130-85E15M2
				HQ5M130-100D20M1 HQ5M130-100D20M2
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M130-85E15Q1 HQ5M130-85E15Q2
				HQ5M100-100D30Q1 HQ5M100-100D30Q2 HQ5M130-100D20Q1 HQ5M130-100D20Q2
	1500W	SEB3-15LR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M130-135E15M1 HQ5M130-135E15M2
				HQ5M130-150D20M1 HQ5M130-150D20M2
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M130-135E15Q1 HQ5M130-135E15Q2
				HQ5M100-150D30Q1 HQ5M100-150D30Q2 HQ5M130-150D20Q1 HQ5M130-150D20Q2
	2000W	SEB3-20LR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M130-180E15M1 HQ5M130-180E15M2
				HQ5M130-200D20M1 HQ5M130-200D20M2
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M130-180E15Q1 HQ5M130-180E15Q2
				HQ5M100-200D30Q1 HQ5M100-200D30Q2 HQ5M130-200D20Q1 HQ5M130-200D20Q2
	3000W	SEB3-30LR □□	17bit 单圈磁编	HQ5M130-300D20M1 HQ5M130-300D20M2
			23bit 多圈绝对值光编	HQ5M130-300D20Q1 HQ5M130-300D20Q2
380V	3000W	SEB3-30HR □□	23bit 多圈绝对值光编	HQ5H180-290E15Q1 HQ5H180-290E15Q2
	5000W	SEB3-50HR □□		HQ5H180-300D20Q1 HQ5H180-300D20Q2
				HQ5H180-440E15Q1 HQ5H180-440E15Q2
				HQ5H180-400D20Q1 HQ5H180-400D20Q2 HQ5H180-500D20Q1 HQ5H180-500D20Q2
	6000W	SEB3-60HR □□		HQ5H180-550E15Q1 HQ5H180-550E15Q2
	7500W	SEB3-75HR □□		HP5H180-750E15Q1 HP5H180-750E15Q2

如需了解更多产品信息，请咨询当地销售人员或者授权代理商。



	适配动力线型号		适配编码器线型号	
	无制动器	带制动器	使用单圈时	使用多圈时
RKP***2*CD	RKP***2*DD		RKE****ENA	/
			RKE****CNA	
			RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****ENA	/
			RKE****CNA	
			RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****ENA	/
			RKE****CNA	
			RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
RKP***3*CT	RKP***3*DT		RKE****CNA	/
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
RKP***4*ET	RKP***4*FT		RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****CNA	RKE****CAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
			RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)
RKP***5*ET	RKP***5*FT		RKE****ENA	RKE****EAA(带电池引出线) RKE****CBA(带电池盒)

SEB3 伺服驱动器规格 >>

伺服驱动器电气规格

单 / 三相 220V 等级伺服驱动器

结构		SIZE A			SIZE B			SIZE C	SIZE D
型号		01NR □□	02NR □□	04NR □□	08NR □□	10LR □□	15LR □□	20LR □□	30LR □□
适用电机容量 (kW)		0.1	0.2	0.4	0.75	1	1.5	2	3
电源设备容量 (kVA)		0.75	0.75	0.75	1.8	1.8	2.5	3.5	5.2
连续输出电流		1.5A	2.1A	2.9A	4.2A	6.7A	9.1A	11.5A	13.9A
瞬时最大输出电流		4.5A	6.3A	8.7A	12.6A	20.1A	27.3A	34.5A	42A
输入电源 (主电路)		单相 / 三相 200 ~ 240V,-10% ~ 15%,50/60Hz				三相 200 ~ 240V,-10% ~ 15%,50/60Hz			
控制电源		单相 200 ~ 240V,-10% ~ 15%,50/60Hz							
制动电阻	配置情况	无内置			标配内置				
	电阻值 (Ω)	-	-	-	25	25	25	25	25
	容量 (W)	-	-	-	100	100	100	100	100
	外接制动电阻最小建议规格 (Ω)	25	25	25	25	25	25	25	25
防护结构		开放式 IP20			带有冷却风扇开放式 IP20				

三相 380V 等级伺服驱动器

结构		SIZE D		SIZE E	SIZE F	SIZE G
型号		20HR □□	30HR □□	50HR □□	60HR □□	75HR □□
适用电机容量 (kW)		2	3	5	5.5	7.5
电源设备容量 (kVA)		3.2	4.8	8	8.5	10
连续输出电流		7.4A	8.0A	15A	22A	24.8A
瞬时最大输出电流		22.2A	20A	37.5A	44A	50A
输入电源 (主电路)		三相 380~440V, -10% ~ 15%, 50/60Hz				
控制电源		单相 380~440V, -10% ~ 15%, 50/60Hz				
制动电阻	配置情况	标配内置				
	电阻值 (Ω)	50	50	50	50	50
	容量 (W)	100	100	150	150	150
	外接制动电阻最小建议规格 (Ω)	40	40	30	30	20
防护结构		带有冷却风扇开放式 IP20				



伺服驱动器技术规格

脉冲 / 全功能伺服驱动器

项目			规格
基本规格	控制方式		IGBT PWM 控制 正弦波电流驱动方式
	编码器反馈		17bit 绝对值编码器 / 分辨率: 131072/ 串行通讯 23bit 绝对值编码器 / 分辨率: 8388608/ 串行通讯
	通信功能	USB	USB2.0 PC 上位机通讯用
		RS485	Modbus 上位控制器控制通讯用
	动态制动		内置 (100W~1kW 含有)
	保护功能		过压、欠电压、过速、过热、过电流、编码器出错等
	I/O 连接器	控制信号	输入 通用输入 8 个 根据参数选择通用输入的功能
		输出	通用输出 4 个 根据参数选择通用输入的功能
输入输出	DI 输入功能		1. 伺服使能 2. 报警清除 3. 正向驱动禁止 4. 反向驱动禁止 5. 多段速选择 1 6. 多段速选择 2 7. 多段速选择 3 8. 脉冲禁止输入 9. 位置偏差寄存器清零 10. 增益切换 11. 电子齿轮选择 1 12. 电子齿轮选择 2 13. 控制模式切换 14. 零速箝位 15. 转矩限幅 等
	DO 输出功能		1. 伺服准备好 2. 报警 3. 定位完成 4. 速度一致 5. 零速箝位 6. 制动解除 7. 报警 1 8. 报警 2 9. 报警 3 10. 转矩限幅 等
	脉冲输入	输入脉冲方式	差分输入、集电极开路
		输入脉冲形态	脉冲 + 方向, CW+CCW, 90 度相位差两路脉冲
		最大脉冲频率	差分输入: 高速最大 4Mpps, 脉宽不能低于 0.125us 集电极开路: 最大 200kpps, 脉宽不能低于 2.5us
	分频输出	分频输出范围	任意分频比
		分频输出形态	A 相、B 相: 差分输出 Z 相: 差分输出或集电极开路输出
速度控制	DI 输入功能		多段速运行方向切换, 内部多段速度选择 (1~4), 速度指令方向设定, 内部速度限制源
	DO 输出功能		零速箝位, 电机旋转, 零速信号, 速度一致, 速度受限, 速度到达
转矩控制	DI 输入功能		正转转矩限制、反转转矩限制、转矩指令方向设定、速度限制选择
	DO 输出功能		转矩限制, 转矩到达
运行环境	海拔		室内 (无腐蚀性气体和灰尘), 低于 1000m, 1000m 以上降额使用
	使用 / 存储环境温度		0~55°C (环境温度在 45°C 以上, 每升高 5°C 降额 10%) -20~70°C (不冻结)
	使用 / 存储环境湿度		90%RH 以下 (不得结露)
	抗振性		$\leq 5.88\text{m/s}^2$ 10~60Hz (不允许工作在共振点)

EtherCAT 总线伺服驱动器

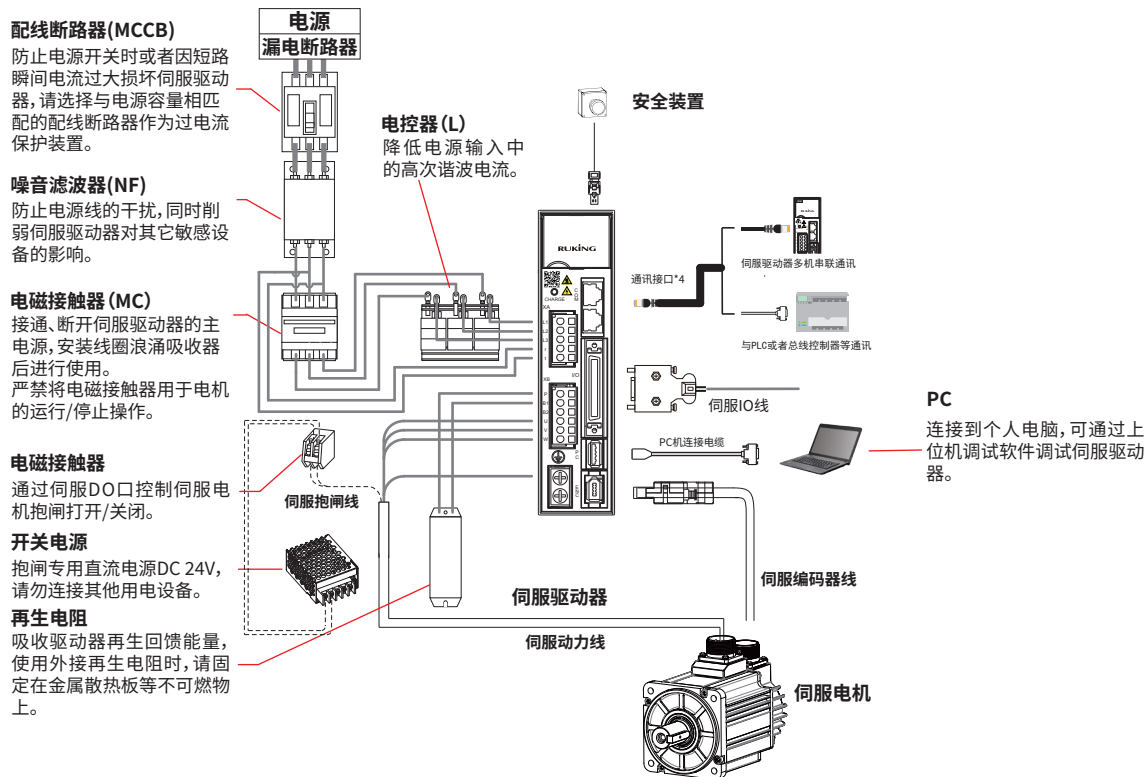
项目			规格		
基本规格	控制方式		IGBT PWM 控制 正弦波电流驱动方式		
	编码器反馈		17bit 绝对值编码器 / 分辨率：131072/ 串行通讯 23bit 绝对值编码器 / 分辨率：8388608/ 串行通讯		
	通信功能	USB		USB2.0 PC 上位机通讯用	
		EtherCAT		IEC 61158 Type12, IEC 61800-7 CiA 402	
	动态制动		内置（100W~1kW 含有）		
	保护功能		过压、欠电压、过速、过热、过电流、编码器出错等		
	I/O 连接器	控制信号	输入	通用输入 4 个 根据参数选择通用输入的功能	
输出			通用输出 3 个 根据参数选择通用输入的功能		
EtherCAT 通讯规格	通讯标准		IEC 61158 Type12, IEC 61800-7 CiA Drive Profile		
	物理层		100BASE-TX (IEEE802.3)		
	拓扑		线性		
	连接器		RJ45*2 (带屏蔽层)		
	通讯线缆		推荐网线：双绞双层屏蔽网线，Ethernet Category 5(100BASE-TX) 以上		
	波特率		2 x100Mbps (全双工)		
	通讯长度		节点间最大距离 100 米		
	连接从站（轴）数		最大 65535		
	Profile		402		
	SyncManagers		4		
	FMMUs		8		
	ESC RAM		8k Byte		
	Distributed Clocks		64 bits		
	通信对象		SDO:Service Data Object PDO:Process Data Object		
	同步模式		DC：SYNC0 事件同步		
	通讯周期		500, 1000, 2000, 4000, 8000us		
	Touch Probe		Touch Probe 1:Positive edge/Negative edge		
	SDO 信息		Emergency, SDO Request, SDO Response, SDO Information		
	PDO 动态映射		支持		



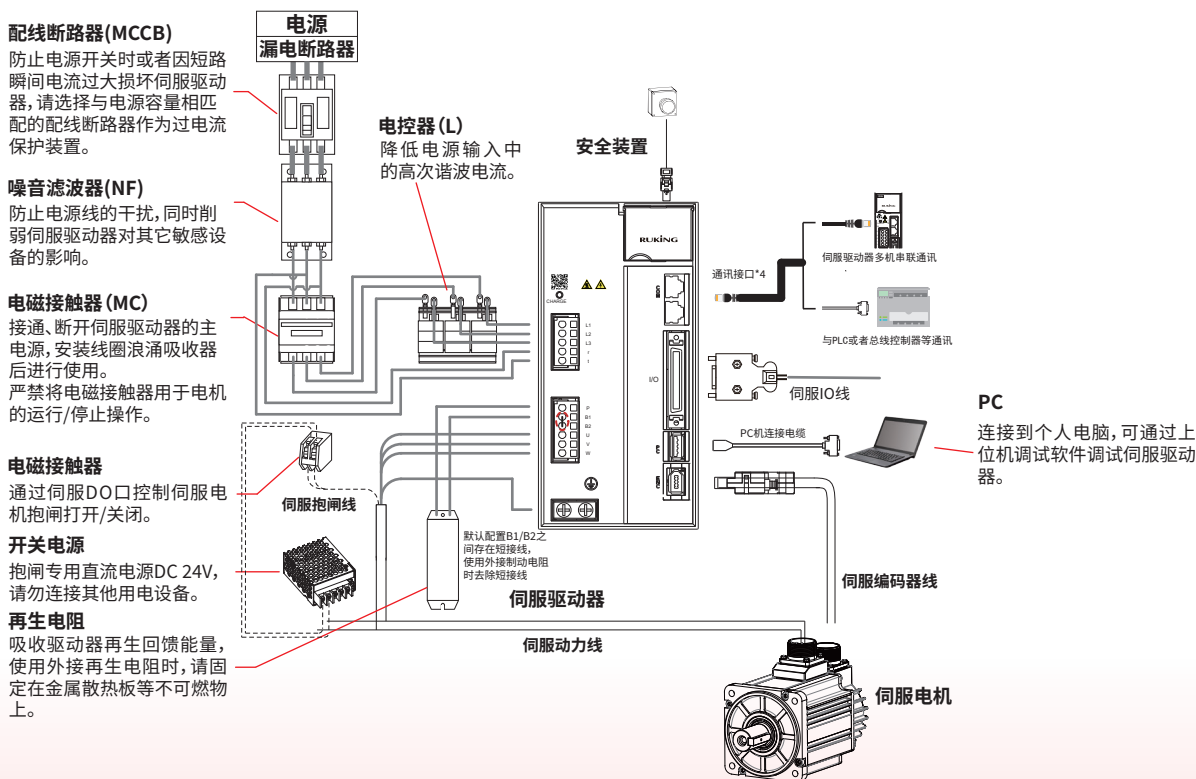
项目		规格		
EtherCAT 通讯规格	PDO 对象数目	RXPDO: ≤ 20 TXPDO: ≤ 20		
	PDO 数据长度	RXPDO: ≤ 68bytes TXPDO: ≤ 68bytes		
	支持的 CiA 402 模式	控制模式	缩写	Modes of operation
		位置	PP	Profile position mode (Profile 位置控制模式)
			CSP	Cyclic synchronous position mode (Cyclic 位置控制模式)
			IP (不支持)	Interpolate position mode (插补位置控制模式)
			HM	Homing mode (原点复位位置控制模式)
		速度	PV	Profile velocity mode (Profile 速度控制模式)
			CSV	Cyclic synchronous velocity mode (Cyclic 速度控制模式)
		转矩	TQ	Torque profile mode (Profile 转矩控制模式)
			CST	Cyclic synchronous torque mode (Cyclic 转矩控制模式)
运行环境	海拔	室内 (无腐蚀性气体和灰尘), 低于 1000m 1000m 以上降额使用		
	使用 / 存储环境温度	0~55℃ (环境温度在 45℃以上, 每升高 5℃降额 10%) -20~70℃ (不冻结)		
	使用 / 存储环境湿度	90%RH 以下 (不得结露)		
	抗振性	≤ 5.88m/s ² 10~60Hz(不允许工作在共振点)		

SE 系列伺服系统接线图 >>

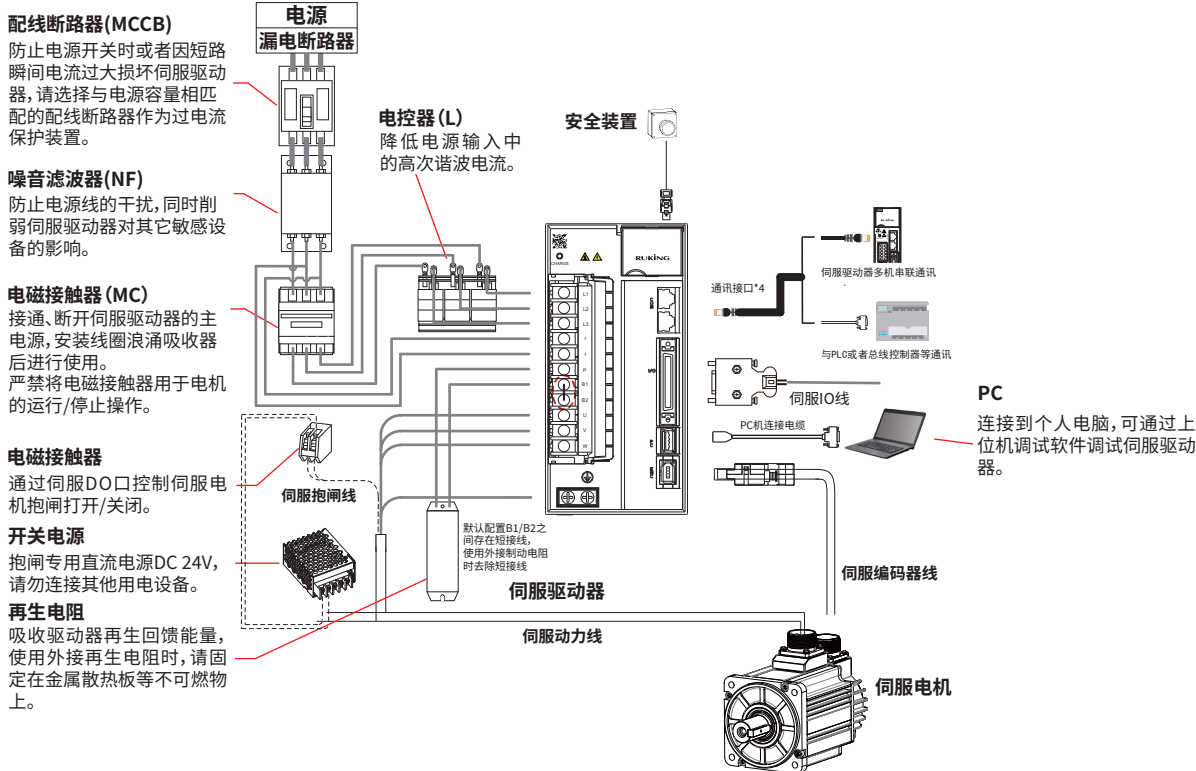
SIZE A 驱动器接线图 >>>



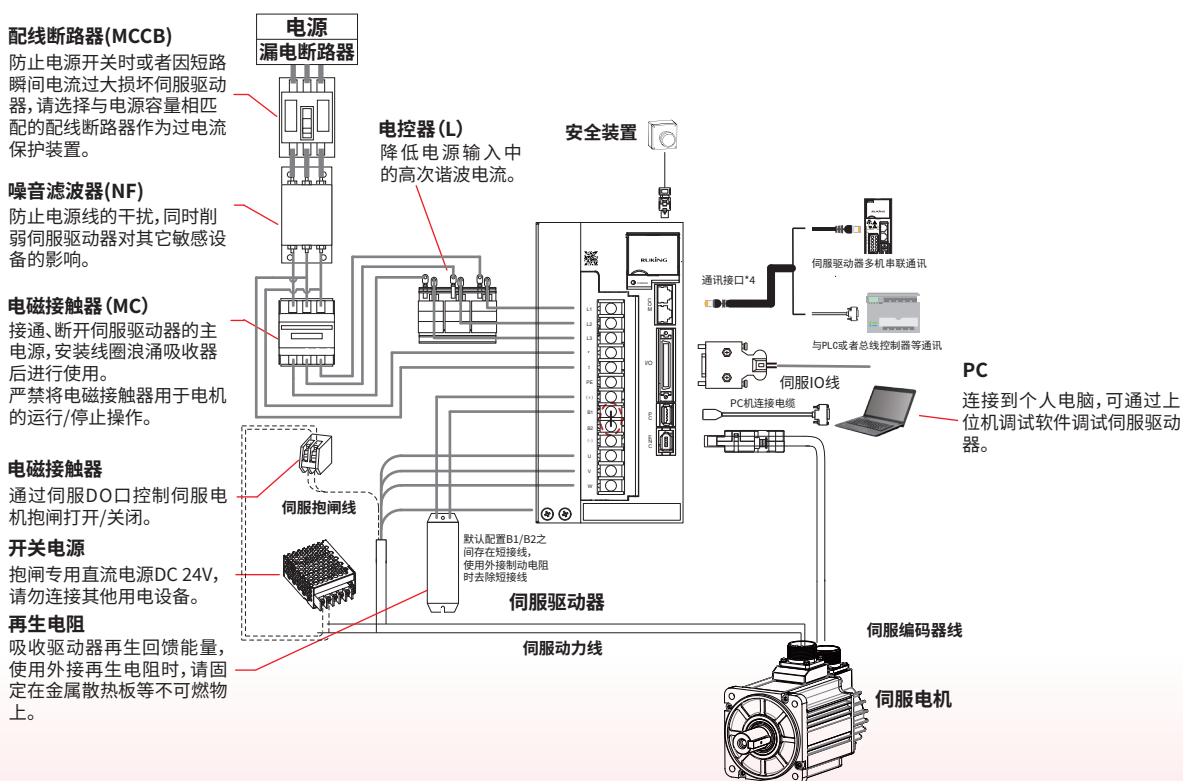
SIZE B&C 驱动器接线图 >>>



SIZE D 驱动器接线图



SIZE E&F&G 驱动器接线图



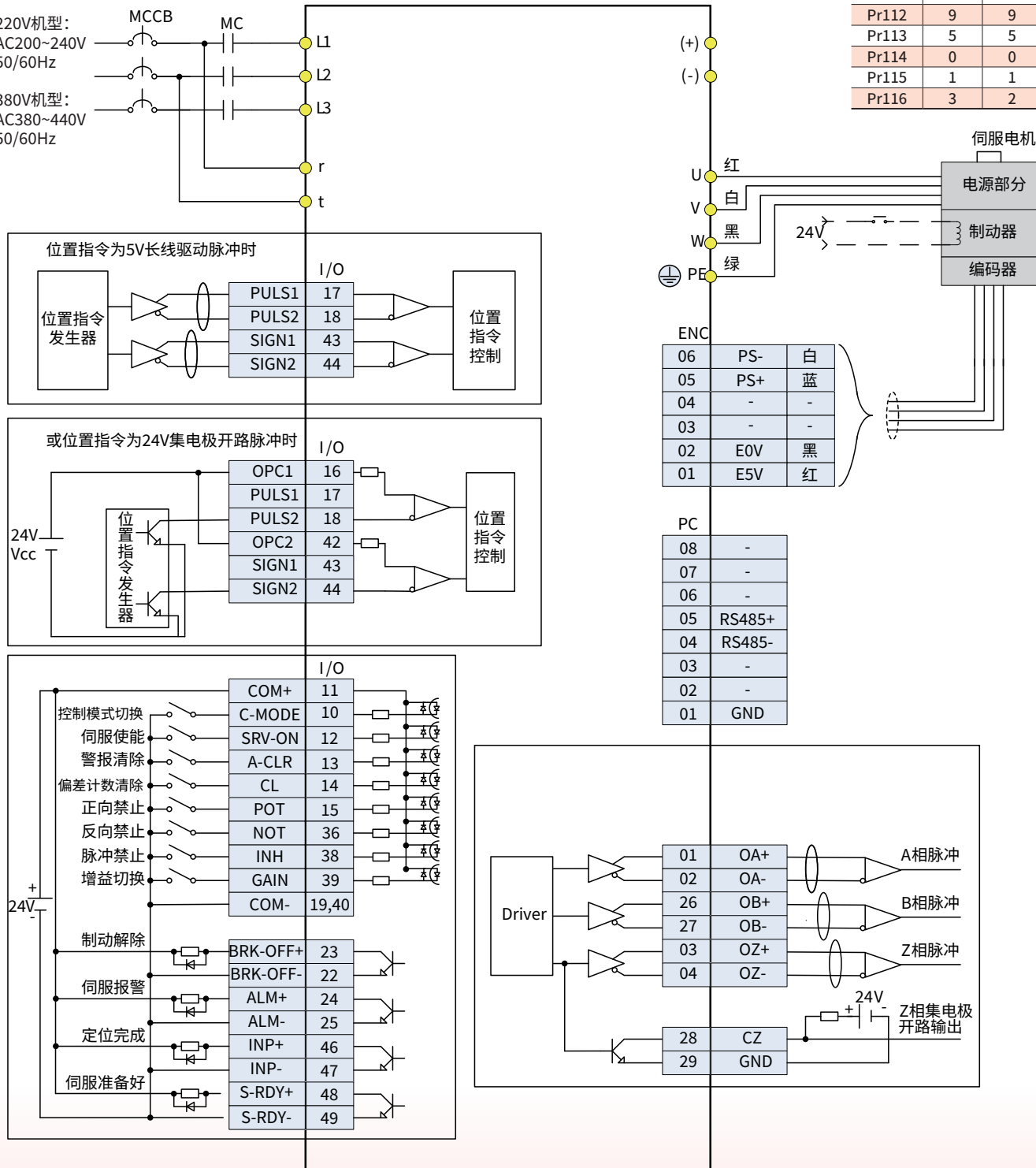
SE 系列伺服标准接线方式 >>

位置模式标准接线 >>>

伺服驱动器
SEB3系列

220V机型:
AC200~240V
50/60Hz

380V机型:
AC380~440V
50/60Hz



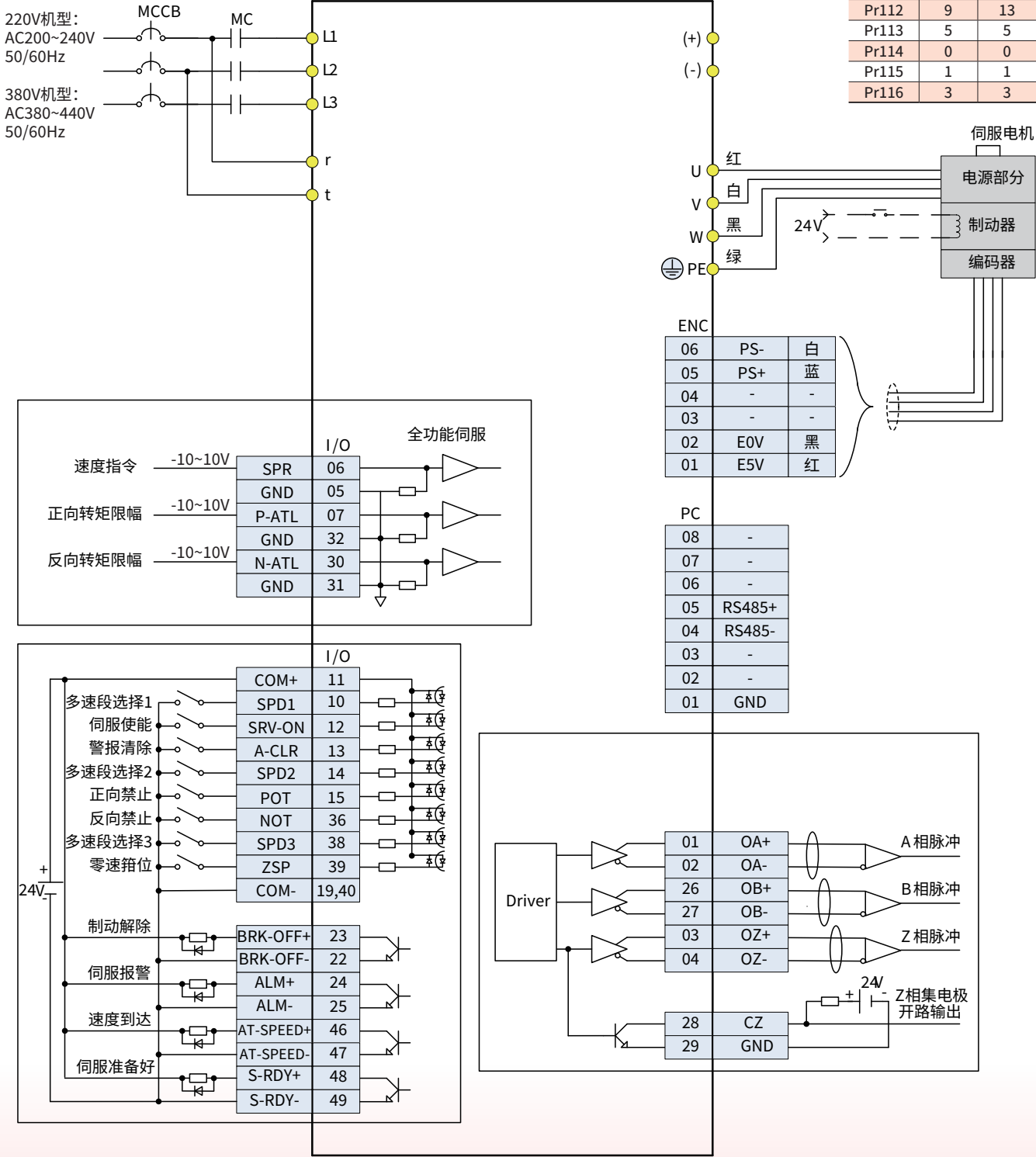
参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	8
Pr106	1	1
Pr107	7	7
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	12
Pr111	2	2
Pr112	9	9
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	2



速度模式标准接线 ▶▶▶

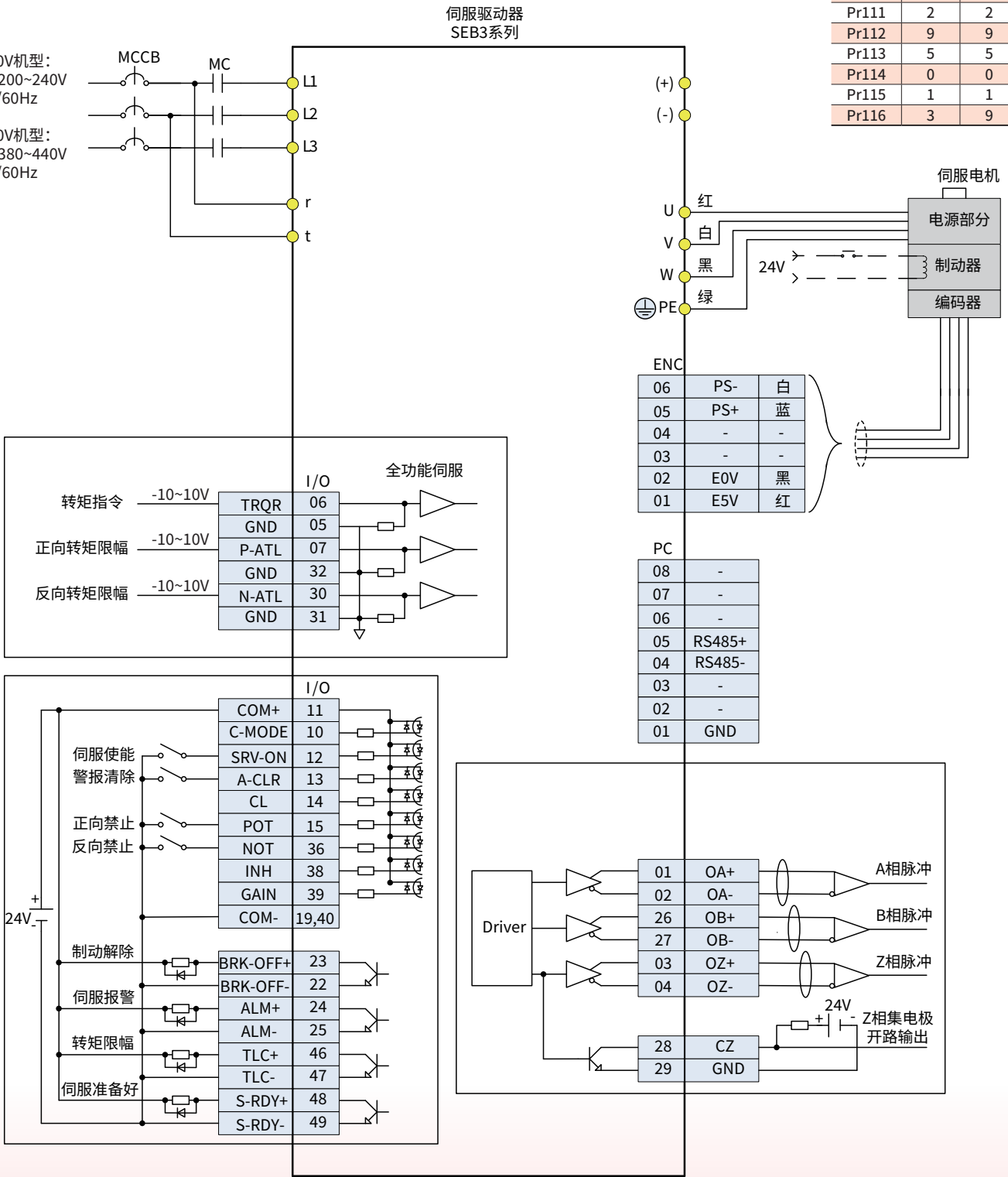
伺服驱动器
SEB3系列

参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	5
Pr106	1	1
Pr107	7	6
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	4
Pr111	2	2
Pr112	9	13
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	3



转矩模式标准接线

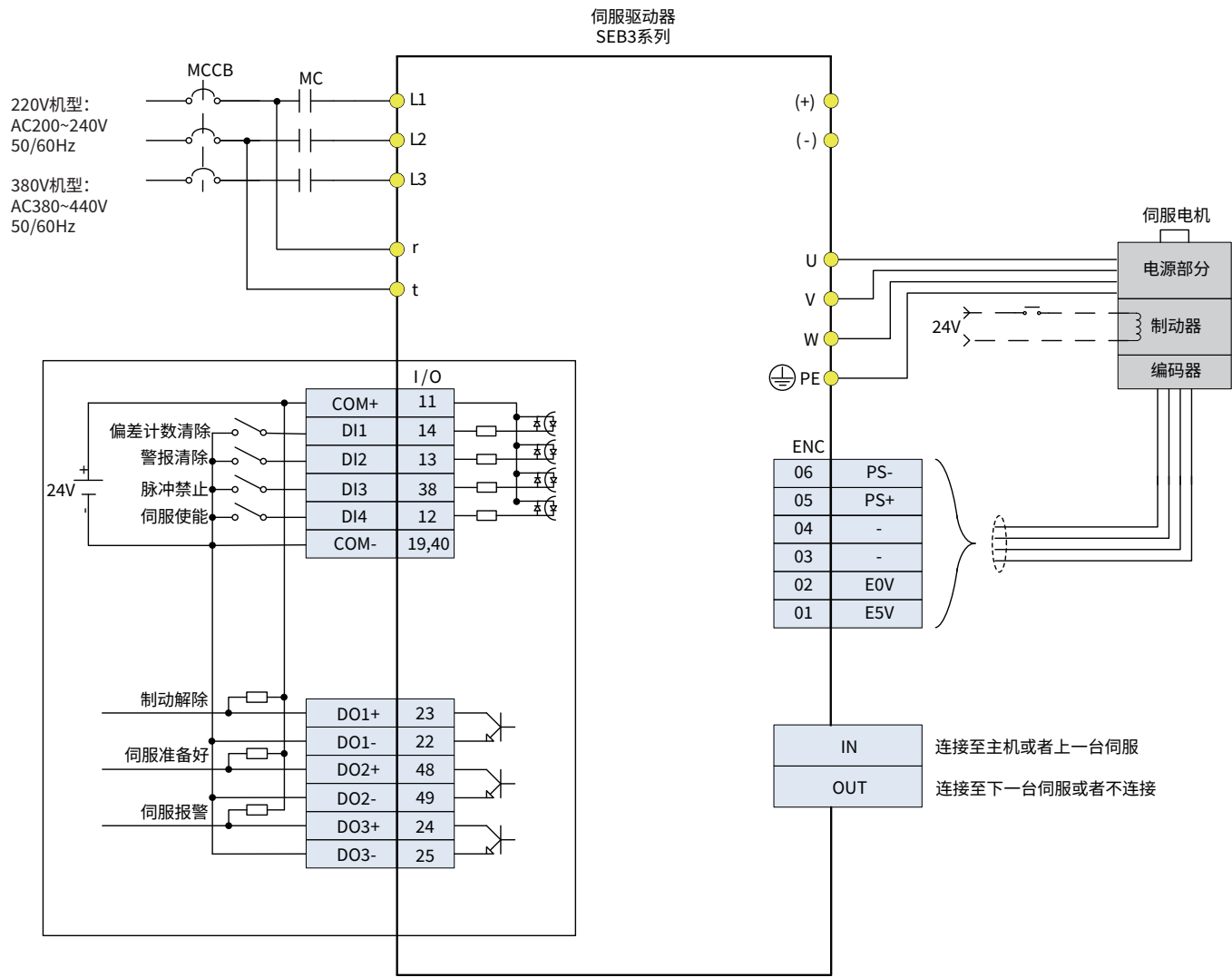
参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	8
Pr106	1	1
Pr107	7	7
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	12
Pr111	2	2
Pr112	9	9
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	9





EtherCAT 模式标准接线 ▶▶▶

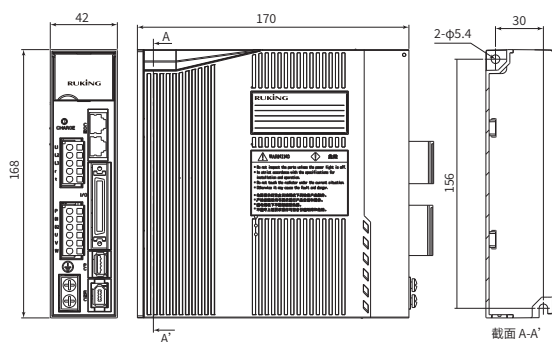
参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	8
Pr106	1	1
Pr107	7	7
Pr108	0	0
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1



SE 系列驱动器尺寸 >>

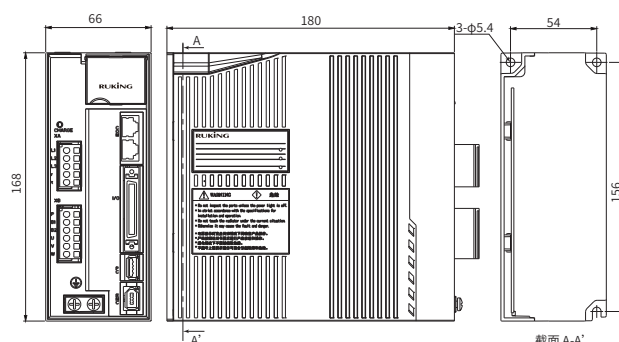
SIZE A 驱动器安装尺寸图 >>>

单位: mm



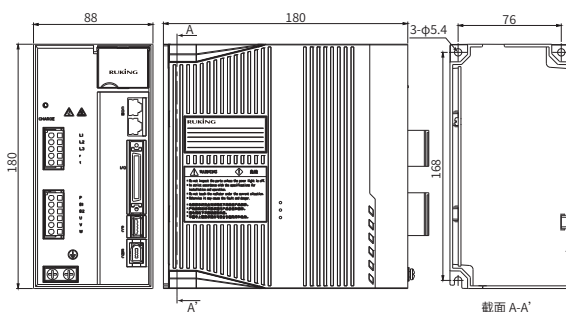
SIZE B 驱动器安装尺寸图 >>>

单位: mm



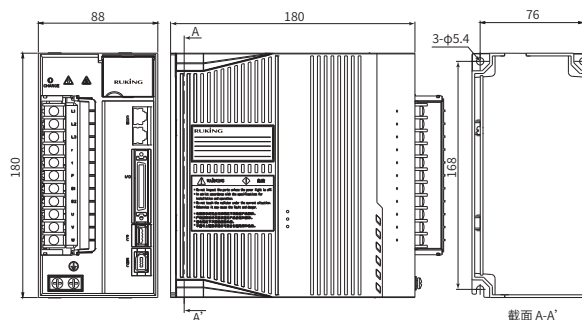
SIZE C 驱动器安装尺寸图 >>>

单位: mm



SIZE D 驱动器安装尺寸图 >>>

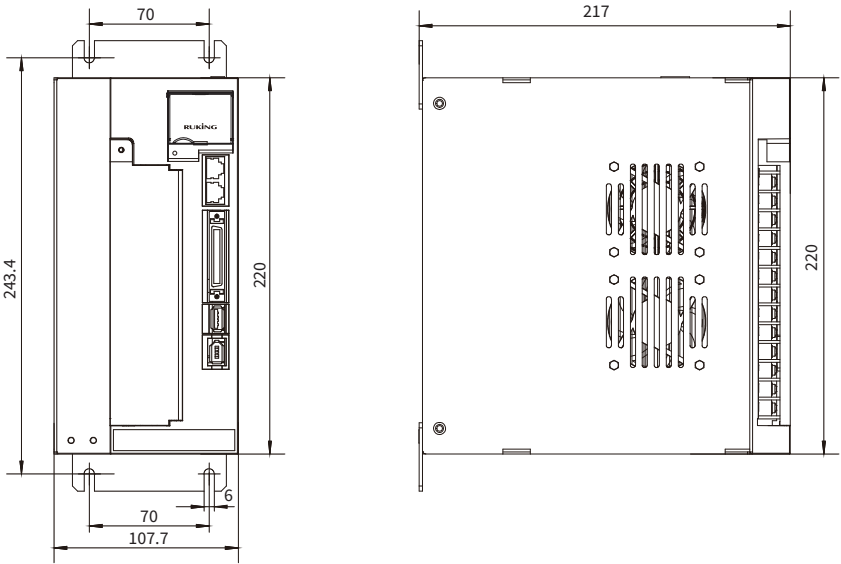
单位: mm





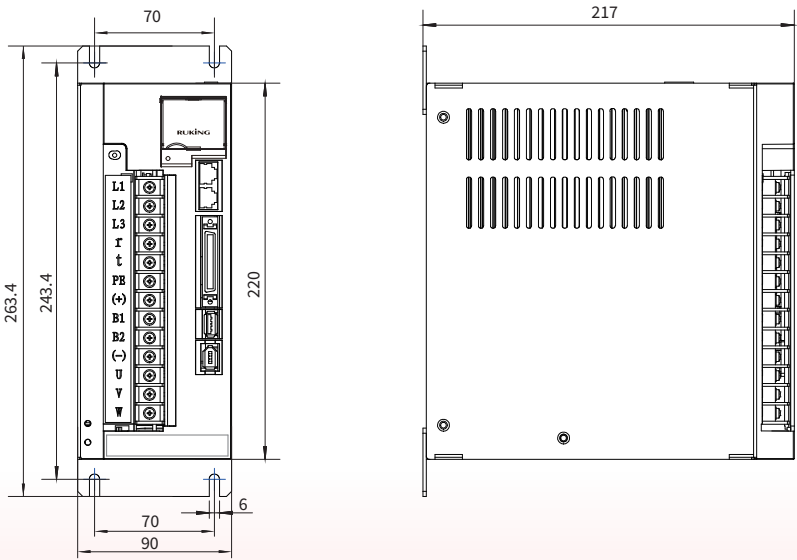
SIZE E 驱动器安装尺寸图

单位: mm



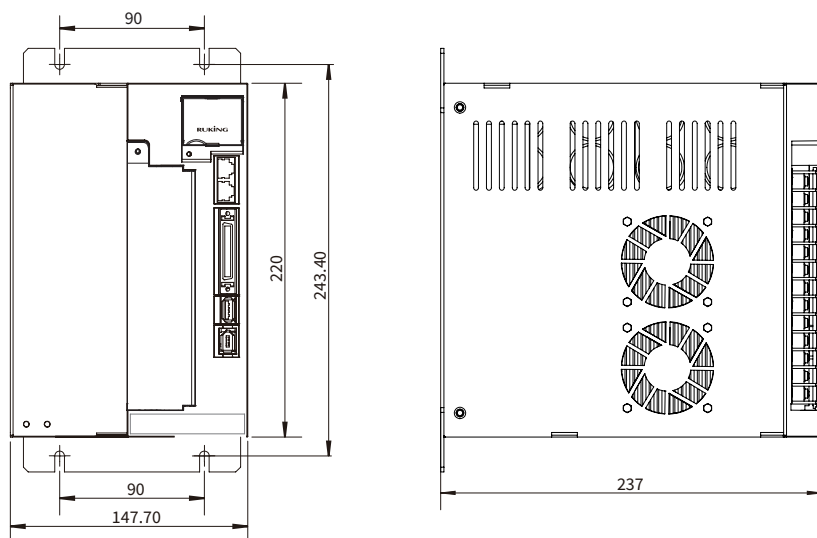
SIZE F 驱动器安装尺寸图

单位: mm



SIZE G 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm





电机规格 >>



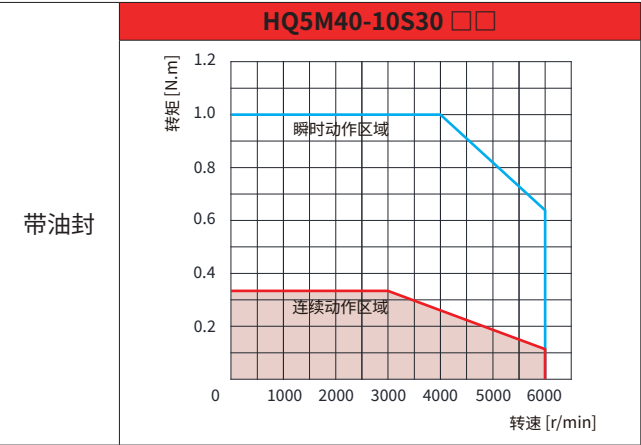
规格

电机型号	IP65	HQ5M40-10S30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-01NRCP
	EtherCAT 型	SEB3-01NREC
法兰	mm	40
电压	V	220
额定输出	W	100
额定转矩	N.m	0.32
瞬时最大转矩	N.m	1.12
额定电流	A	1.19
瞬时最大电流	A	3.7
额定转速	rpm	3000
最高转速	rpm	6000
反电势	V/krpm	15.1
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	0.037(0.040) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V DC24V±10%
	额定电流	A 0.34
	静摩擦转矩	N.m ≥ 0.32
	吸引时间	ms < 50
	释放时间	ms < 20
	吸引电压	V < 16.8
	释放电压	V > 0.5

注：

- *1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义
- *2 () 内数据为带制动器数据
- *3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P38

电机规格 >>



规格

电机型号	IP65	HQ5M60-20S30 □□ ^{*1}	HQ5M60-40S30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-02NRCP	SEB3-04NRCP
	EtherCAT 型	SEB3-02NREC	SEB3-04NREC
法兰	mm	60	60
电压	V	220	220
额定输出	W	200	400
额定转矩	N.m	0.64	1.27
瞬时最大转矩	N.m	1.91	3.82
额定电流	A	1.5	3.4
瞬时最大电流	A	4.5	10.2
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	6000	6000
反电势	V/krpm	27	25.6
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	0.14(0.15) ^{*2}	0.22(0.24) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.31
	静摩擦转矩	N.m	≥ 1.52
	吸引时间	ms	< 60
	释放时间	ms	< 20
	吸引电压	V	< 18
	释放电压	V	> 1.5

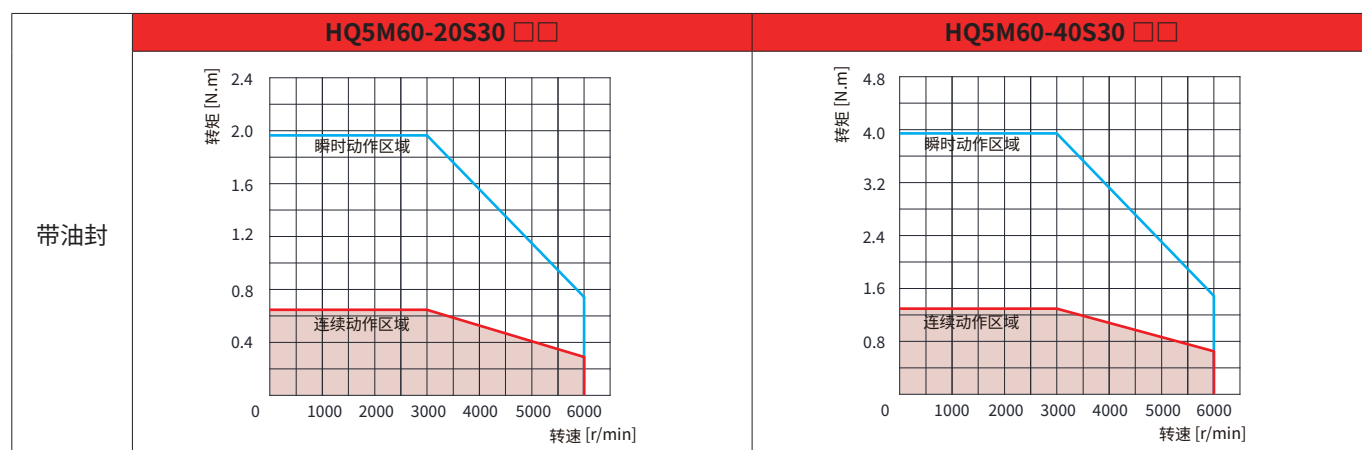
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P39



电机规格 >>



规格

电机型号	IP65	HQ5M80-75S30 □□ ^{*1}	HQ5M80-100S30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-08NRCP	SEB3-10LRCP
	EtherCAT 型	SEB3-08NREC	SEB3-10LREC
法兰	mm	80	80
电压	V	220	220
额定输出	W	750	1000
额定转矩	N.m	2.37	3.18
瞬时最大转矩	N.m	7.16	9.55
额定电流	A	5.4	5.7
瞬时最大电流	A	16.2	17.1
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	6000	6000
反电势	V/krpm	29.2	38
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	0.7(0.72) ^{*2}	0.79(0.85) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.36
	静摩擦转矩	N.m	≥ 3.8
	吸引时间	ms	< 60
	释放时间	ms	< 40
	吸引电压	V	< 19.2
	释放电压	V	> 1.5

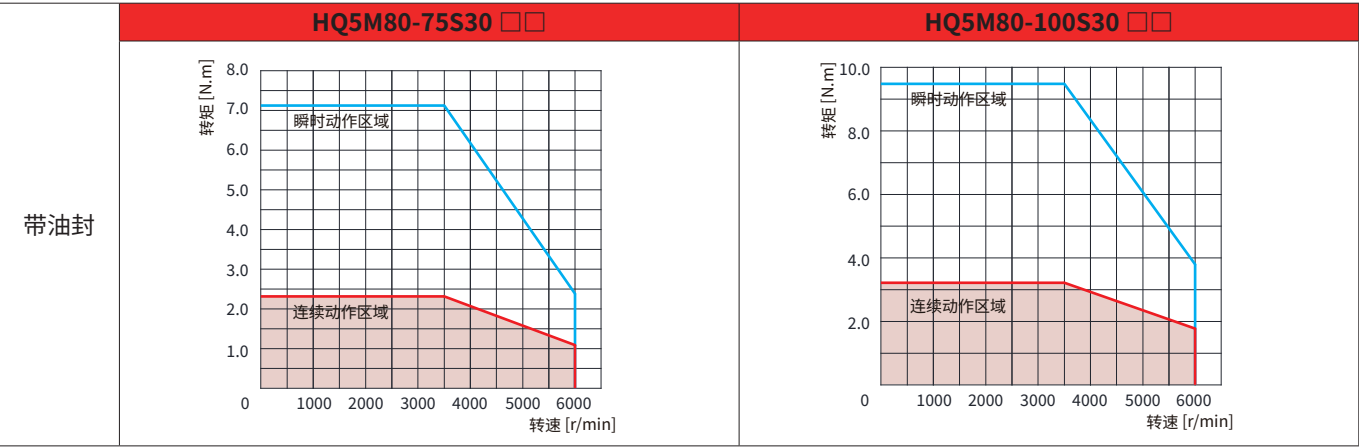
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P40

电机规格 >>



规格

电机型号	IP65	HQ5M60-20D30 □□ ^{*1}	HQ5M60-40D30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-02NRCP	SEB3-04NRCP
	EtherCAT 型	SEB3-02NREC	SEB3-04NREC
法兰	mm	60	60
电压	V	220	220
额定输出	W	200	400
额定转矩	N.m	0.64	1.27
瞬时最大转矩	N.m	1.91	3.82
额定电流	A	1.5	2.57
瞬时最大电流	A	4.5	7.71
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	6000	6000
反电势	V/krpm	27.6	34.5
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	0.3(0.31) ^{*2}	0.56(0.58) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.31
	静摩擦转矩	N.m	≥ 1.52
	吸引时间	ms	< 60
	释放时间	ms	< 20
	吸引电压	V	< 18
	释放电压	V	> 1.5

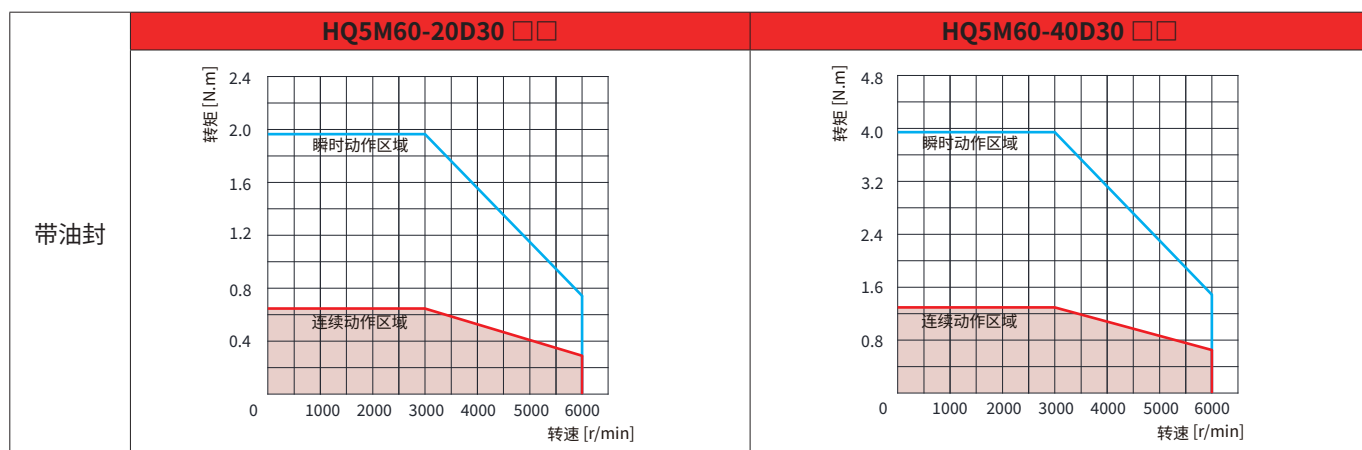
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P39



电机规格 >>

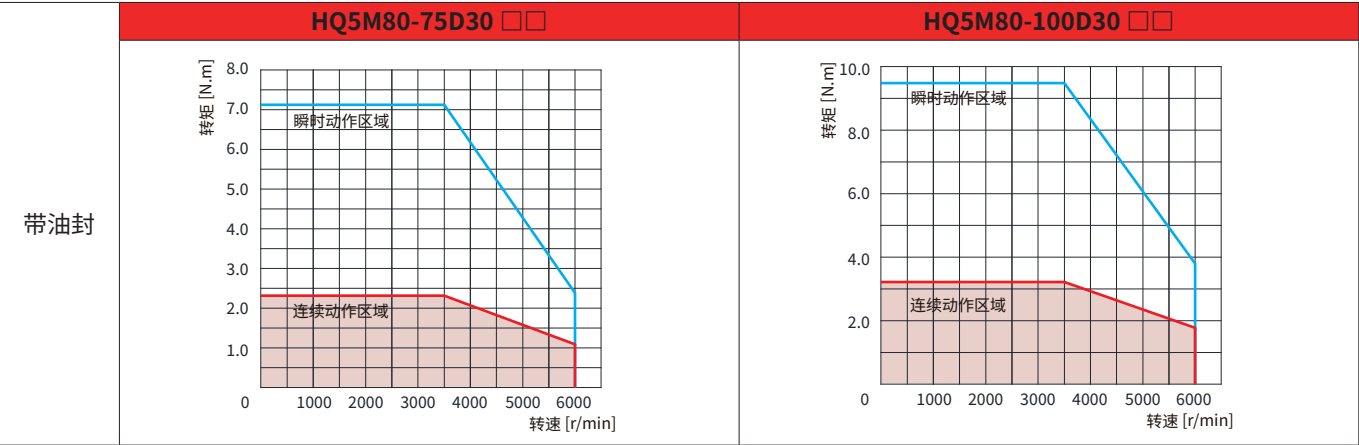


规格

电机型号	IP65	HQ5M80-75D30 □□ ^{*1}	HQ5M80-100D30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-08NRCP	SEB3-10LRCP
	EtherCAT 型	SEB3-08NREC	SEB3-10LREC
法兰	mm	80	80
电压	V	220	220
额定输出	W	750	1000
额定转矩	N.m	2.37	3.18
瞬时最大转矩	N.m	7.16	9.55
额定电流	A	4.15	6.3
瞬时最大电流	A	12.45	18.9
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	6000	6000
反电势	V/krpm	37.7	32
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	1.4(1.73) ^{*2}	1.92(2.03) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.36
	静摩擦转矩	N.m	≥ 3.8
	吸引时间	ms	< 60
	释放时间	ms	< 40
	吸引电压	V	< 19.2
	释放电压	V	> 1.5

注：
*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义
*2 () 内数据为带制动器数据
*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P40

电机规格 >>



规格

电机型号	IP67	HQ5M100-100D30 □□ ^{*1}	HQ5M100-150D30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-10LRCP	SEB3-15LRCP
	EtherCAT 型	SEB3-10LREC	SEB3-15LREC
法兰	mm	100	100
电压	V	220	220
额定输出	W	1000	1500
额定转矩	N.m	3.18	4.77
瞬时最大转矩	N.m	9.55	14.3
额定电流	A	6.4	9.4
瞬时最大电流	A	19.2	28.2
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	5000	5000
反电势	V/krpm	32	35.1
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	1.4(2.25) ^{*2}	2.73(3.56) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.74
	静摩擦转矩	N.m	≥ 8
	吸引时间	ms	< 85
	释放时间	ms	< 30
	吸引电压	V	< 16.8
	释放电压	V	> 1.0

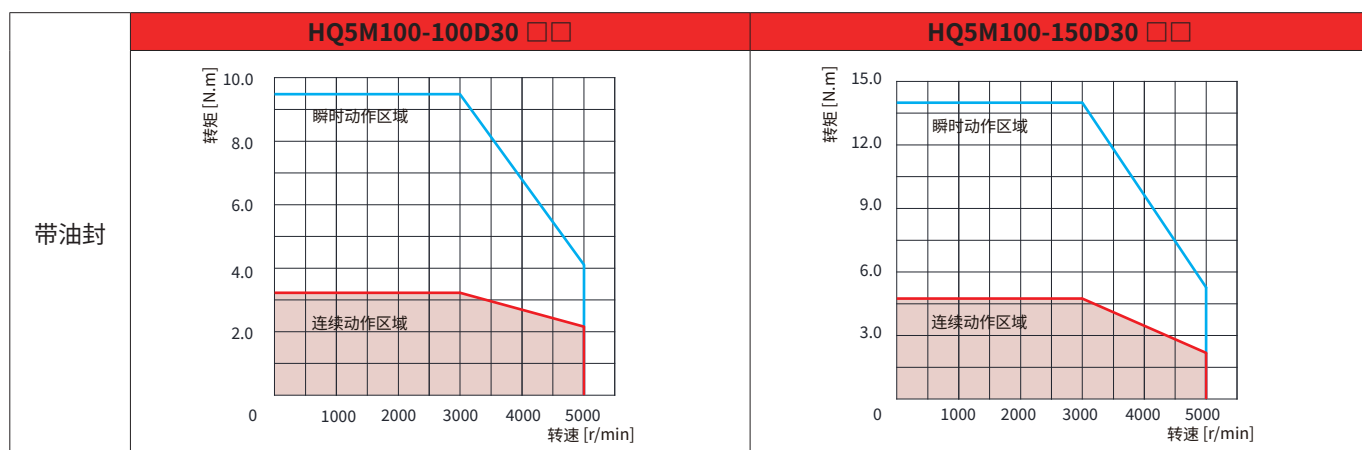
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P41



电机规格 >>

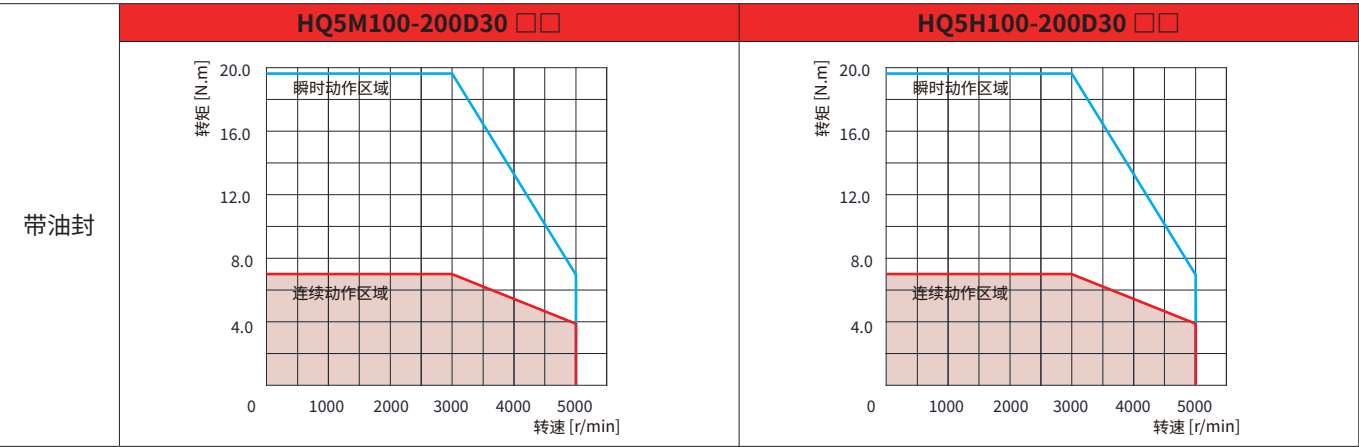


规格

电机型号	IP67	HQ5M100-200D30 □□ ^{*1}	HQ5H100-200D30 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-20LRCP	SEB3-20HRCP
	EtherCAT 型	SEB3-20LREC	SEB3-20HREC
法兰	mm	100	100
电压	V	220	380
额定输出	W	2000	2000
额定转矩	N.m	6.4	6.4
瞬时最大转矩	N.m	19.1	19.1
额定电流	A	12.17	6.65
瞬时最大电流	A	36.5	22.3
额定转速	rpm	3000	3000
最高转速	rpm	5000	5000
反电势	V/krpm	34.9	64.4
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	3.68(4.51) ^{*2}	3.68(4.51) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.74
	静摩擦转矩	N.m	≥ 8
	吸引时间	ms	< 85
	释放时间	ms	< 30
	吸引电压	V	< 16.8
	释放电压	V	> 1.0

注：
*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义
*2 () 内数据为带制动器数据
*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P41

电机规格 >>



规格

电机型号	IP67	HQ5M130-100D20 □□ ^{*1}	HQ5M130-150D20 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-10LRCP	SEB3-15HRCP
	EtherCAT 型	SEB3-10LREC	SEB3-15HREC
法兰	mm	130	130
电压	V	220	220
额定输出	W	1000	1500
额定转矩	N.m	4.77	7.16
瞬时最大转矩	N.m	14.3	21.5
额定电流	A	5.9	8.4
瞬时最大电流	A	17.7	25.2
额定转速	rpm	2000	2000
最高转速	rpm	3000	3000
反电势	V/krpm	49	54
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	4.6(5.9) ^{*2}	6.7(8.0) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.96
	静摩擦转矩	N.m	≥ 16
	吸引时间	ms	< 80
	释放时间	ms	< 40
	吸引电压	V	< 18
	释放电压	V	> 0.5

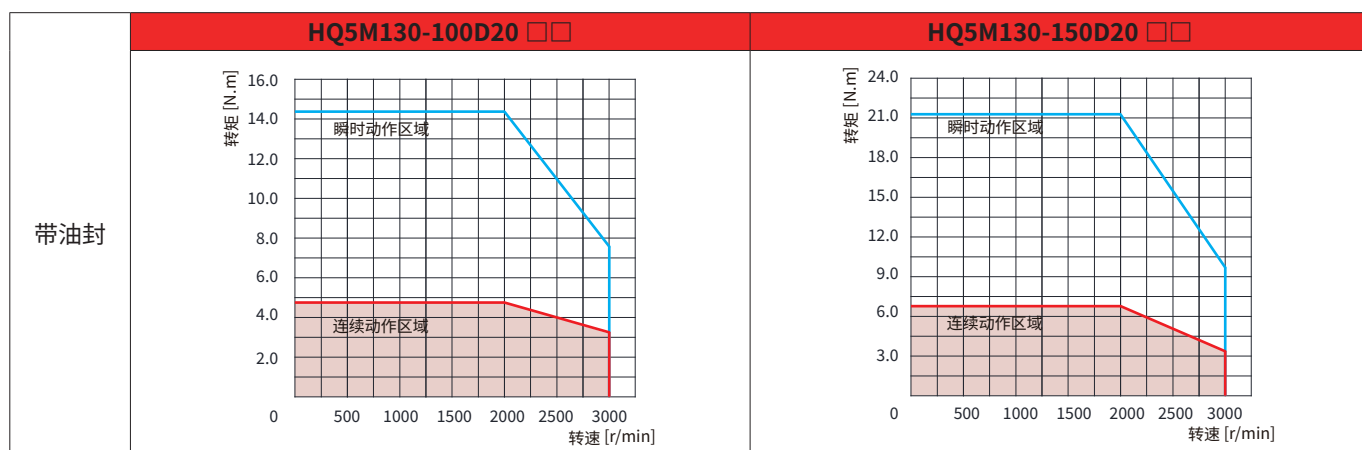
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P42



电机规格 >>



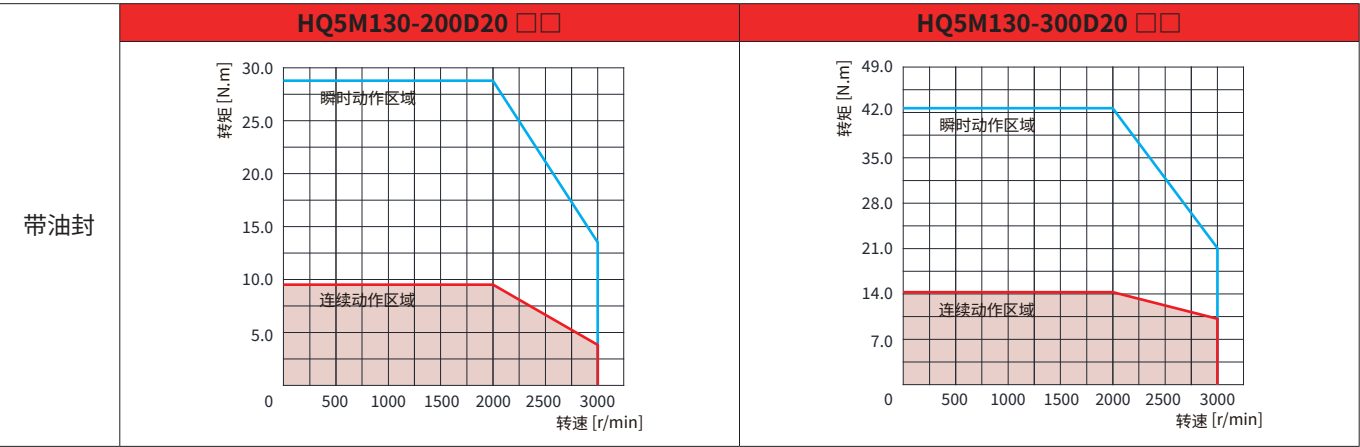
规格

电机型号	IP67	HQ5M130-200D20 □□ ^{*1}	HQ5M130-300D20 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-20LRCP	SEB3-30LRCP
	EtherCAT 型	SEB3-20LREC	SEB3-30LREC
法兰	mm	130	130
电压	V	220	220
额定输出	W	2000	3000
额定转矩	N.m	9.55	14.3
瞬时最大转矩	N.m	28.6	43
额定电流	A	10.5	13.9
瞬时最大电流	A	31.5	41.7
额定转速	rpm	2000	2000
最高转速	rpm	3000	3000
反电势	V/krpm	58	66
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	8.7(10) ^{*2}	15.1(16.4) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	0.96
	静摩擦转矩	N.m	≥ 16
	吸引时间	ms	< 80
	释放时间	ms	< 40
	吸引电压	V	< 18
	释放电压	V	> 0.5

注：

- *1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义
- *2 () 内数据为带制动器数据
- *3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P42、P44

电机规格 >>



规格

电机型号	IP67	HQ5H180-300D20 □□ ^{*1}	HQ5H180-400D20 □□ ^{*1}	HQ5H180-500D20 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-30HRCF	SEB3-50HRCF	SEB3-50HRCF
	EtherCAT 型	SEB3-30HREC	SEB3-50HREC	SEB3-50HREC
法兰	mm	180	180	180
电压	V	380	380	380
额定输出	W	3000	4000	5000
额定转矩	N.m	14.3	19.1	23.8
瞬时最大转矩	N.m	35.75	57.3	71.6
额定电流	A	8	10.5	12.9
瞬时最大电流	A	20	31.5	39
额定转速	rpm	2000	2000	2000
最高转速	rpm	3000	3000	3000
反电势	V/krpm	118	117	113
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	30.5(32.5) ^{*2}	40.2(41.8) ^{*2}	50.5(55.2) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
	额定电流	A	1.3	1.3
	静摩擦转矩	N.m	≥ 55	≥ 55
	吸引时间	ms	< 180	< 180
	释放时间	ms	< 60	< 60
	吸引电压	V	< 16.8	< 16.8
	释放电压	V	> 1.0	> 1.0

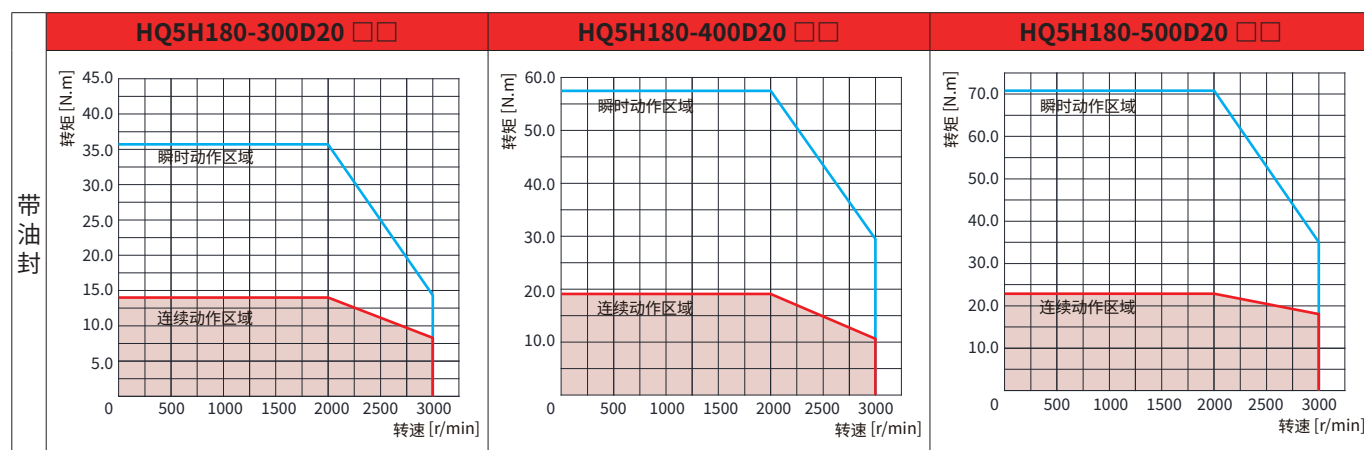
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P45



电机规格 >>



规格

电机型号	IP67	HQ5M130-85E15 □□ ^{*1}	HQ5M130-130E15 □□ ^{*1}	HQ5M130-180E15 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-10LRCP	SEB3-15LRCP	SEB3-20LRCP
	EtherCAT 型	SEB3-10LREC	SEB3-15LREC	SEB3-20LREC
法兰	mm	130	130	130
电压	V	220	220	220
额定输出	W	850	1300	1800
额定转矩	N.m	5.41	8.28	11.5
瞬时最大转矩	N.m	16.23	24.8	34.5
额定电流	A	6	10	15.2
瞬时最大电流	A	18	30	45.6
额定转速	rpm	1500	1500	1500
最高转速	rpm	3000	3000	3000
反电势	V/krpm	59	55	47.2
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	12.2(14.38) ^{*2}	19.9(22.08) ^{*2}	27.7(29.8) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
	额定电流	A	0.96	0.96
	静摩擦转矩	N.m	≥ 16	≥ 16
	吸引时间	ms	< 80	< 80
	释放时间	ms	< 40	< 40
	吸引电压	V	< 18	< 18
	释放电压	V	> 0.5	> 0.5

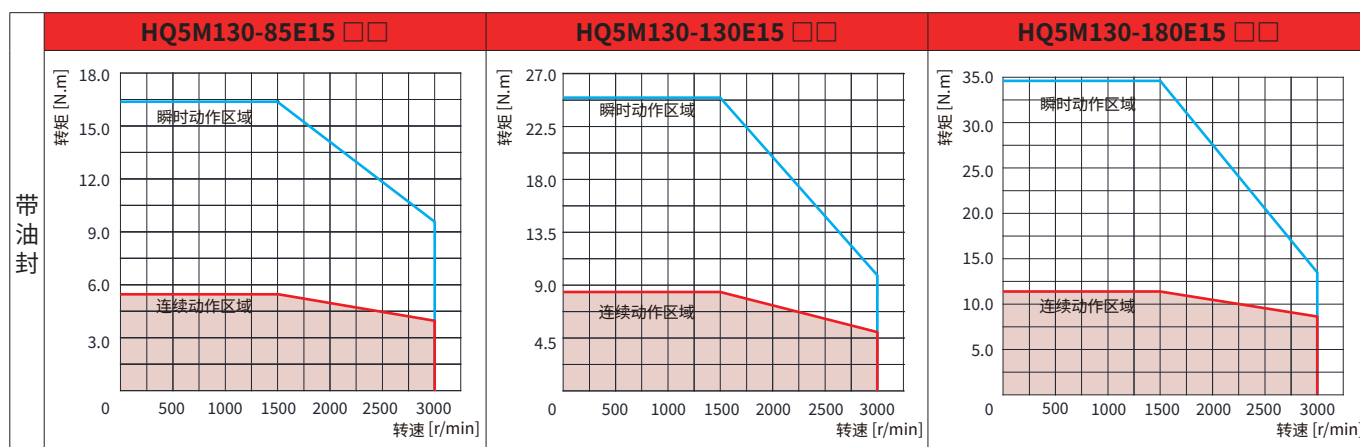
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P43

电机规格 >>



规格

电机型号	IP67	HQ5H180-290E15 □□ ^{*1}	HQ5H180-440E15 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-30HRCF	SEB3-50HRCF
	EtherCAT 型	SEB3-30HREC	SEB3-50HREC
法兰	mm	180	180
电压	V	380	380
额定输出	W	2900	4400
额定转矩	N.m	18.5	28
瞬时最大转矩	N.m	37	64.4
额定电流	A	10.5	16
瞬时最大电流	A	21	37
额定转速	rpm	1500	1500
最高转速	rpm	3000	3000
反电势	V/krpm	121	128
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	47.2(62.3) ^{*2}	68.6(83.7) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	1.3
	静摩擦转矩	N.m	≥ 55
	吸引时间	ms	< 180
	释放时间	ms	< 60
	吸引电压	V	< 16.8
	释放电压	V	> 1.0

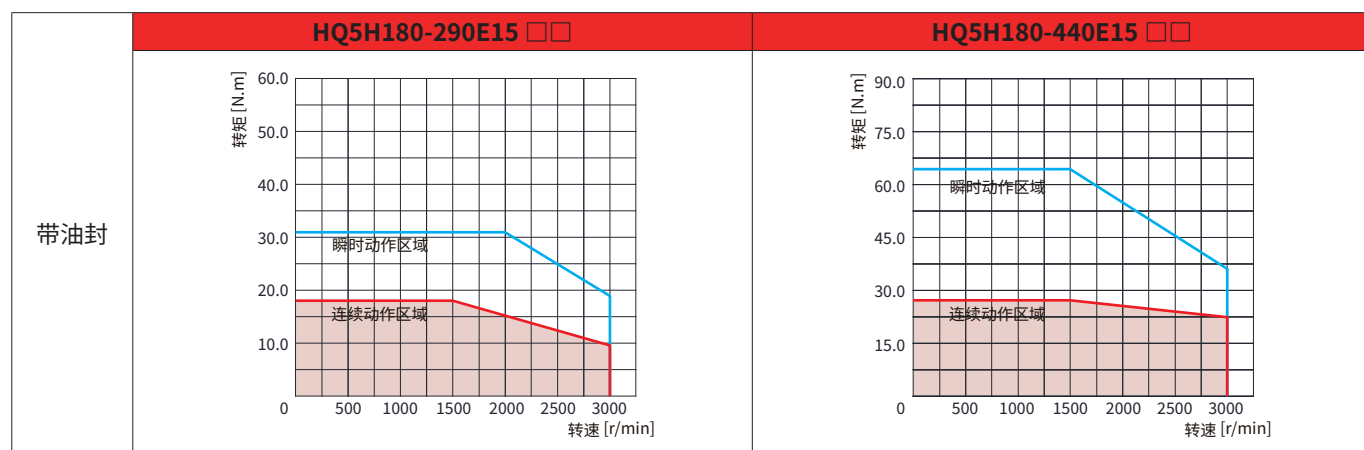
注：

*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义

*2 () 内数据为带制动器数据

*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



外形尺寸图

详细数据请参考 P46



电机规格 >>

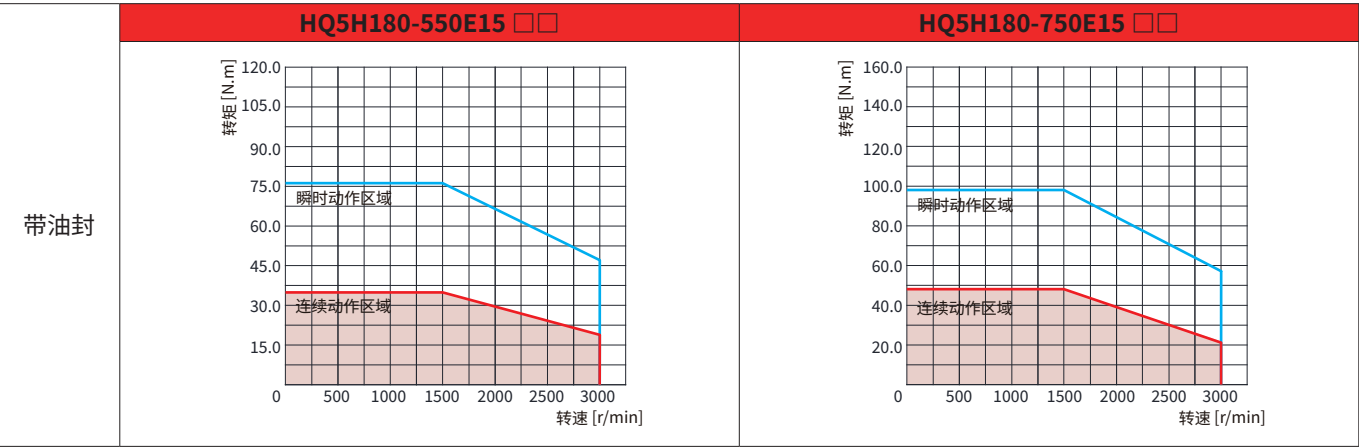


规格

电机型号	IP67	HQ5H180-550E15 □□ ^{*1}	HQ5H180-750E15 □□ ^{*1}
适用驱动器	脉冲型	SEB3-60HRCF	SEB3-75HRCF
	EtherCAT 型	SEB3-60HREC	SEB3-75HREC
法兰	mm	180	180
电压	V	380	380
额定输出	W	5500	7500
额定转矩	N.m	35	48
瞬时最大转矩	N.m	77	96
额定电流	A	20	25.8
瞬时最大电流	A	44	50
额定转速	rpm	1500	1500
最高转速	rpm	3000	3000
反电势	V/krpm	120	127
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	91.4(106.5) ^{*2}	136.4(150.8) ^{*2}
制动器规格 ^{*3}	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	A	1.3
	静摩擦转矩	N.m	≥ 55
	吸引时间	ms	< 180
	释放时间	ms	< 60
	吸引电压	V	< 16.8
	释放电压	V	> 1.0

注：
*1 电机型号中的□□请参考 P.7 伺服电机型号定义
*2 () 内数据为带制动器数据
*3 通过保持用制动器励磁后开放，不能用作电机旋转中的制动用途。

转矩特性



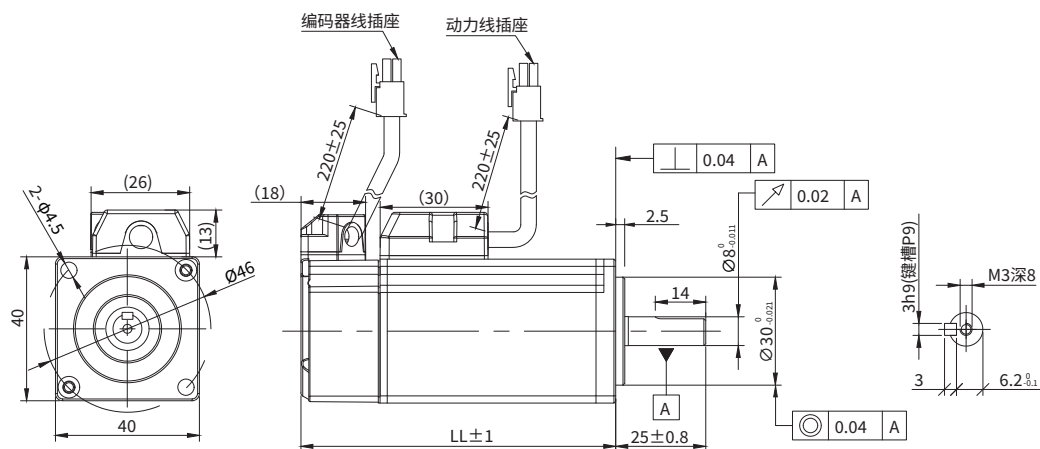
外形尺寸图

详细数据请参考 P46

伺服电机尺寸图 >>

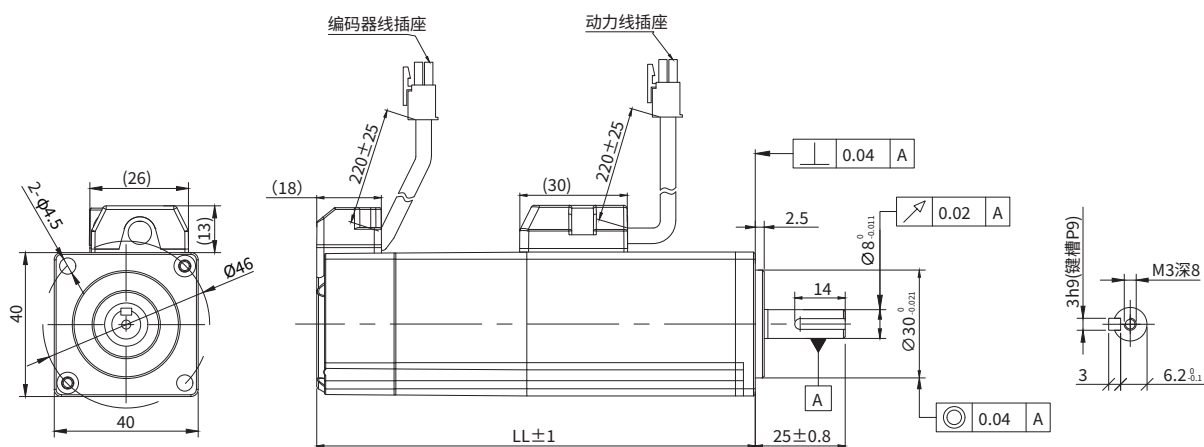
40 法兰 >>>

单位: mm



40 法兰带制动 >>>

单位: mm

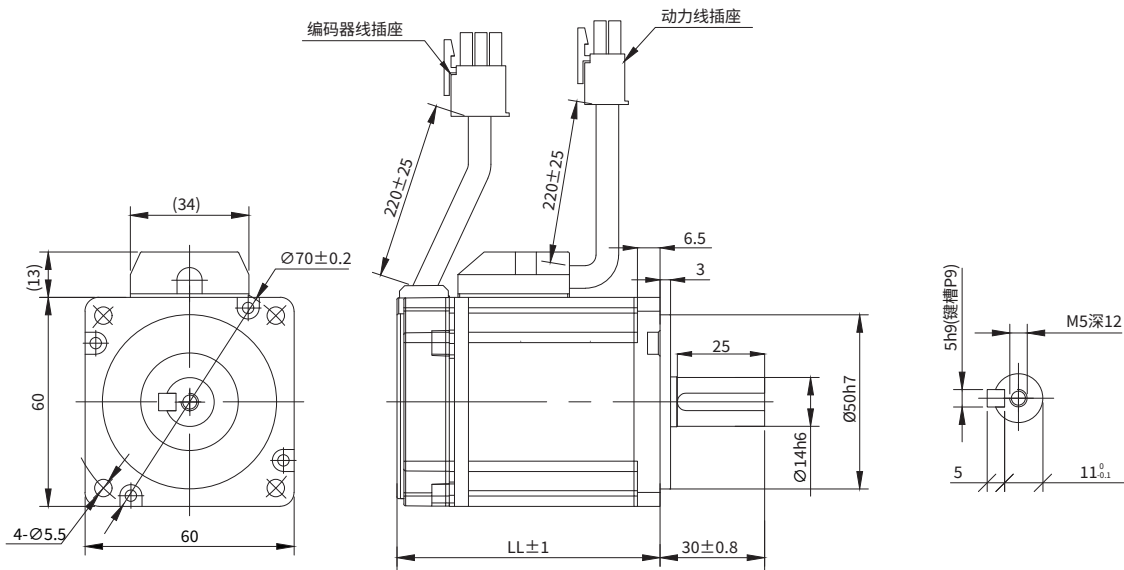


电机功率	100W	
电机型号	HQ5M40-10S30 □□	
LL	无制动器	81.5
	有制动器	108

伺服电机尺寸图 >>

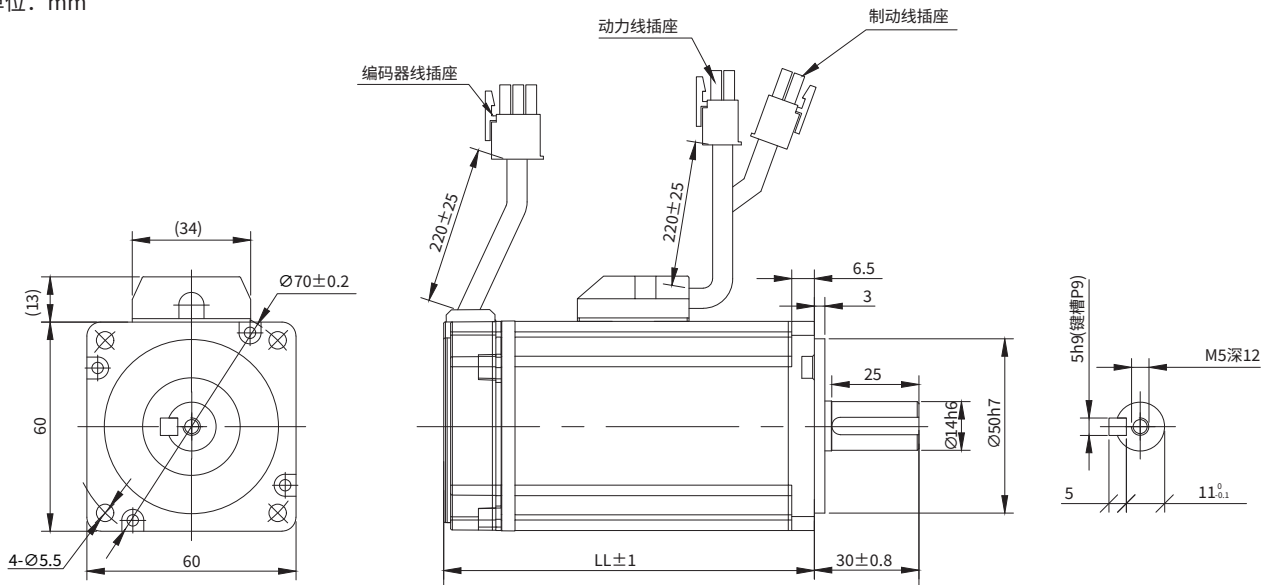
60 法兰 ▶▶▶

单位: mm



60 法兰带制动 ▶▶▶

单位: mm

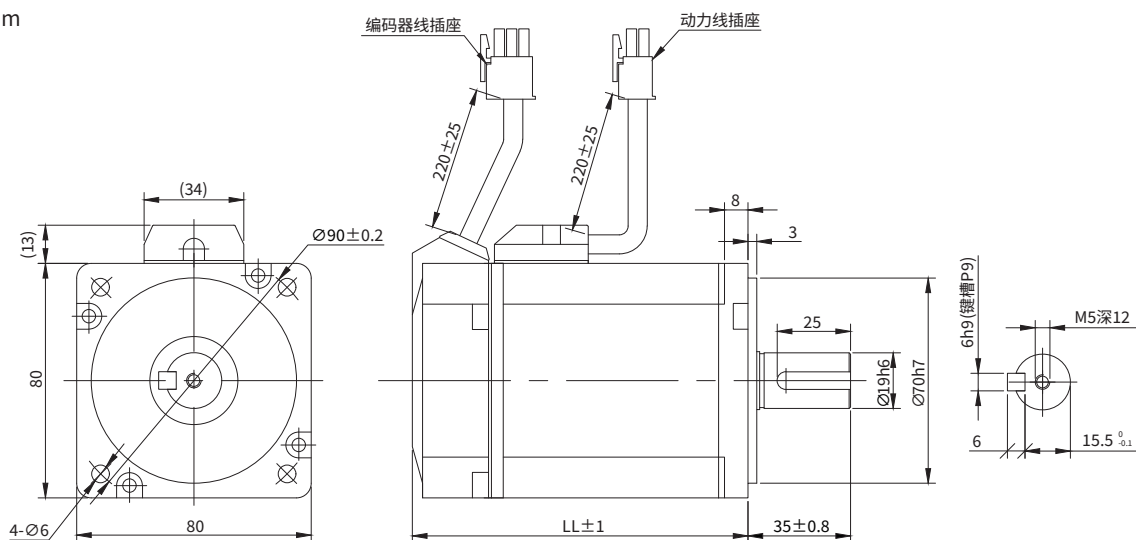


电机功率	200W		400W	
电机型号	HQ5M60-20S30 □□	HQ5M60-20D30 □□	HQ5M60-40S30 □□	HQ5M60-40D30 □□
LL	无制动器	76	80	90.5
	有制动器	106.5	103.5	121.5

伺服电机尺寸图 >>

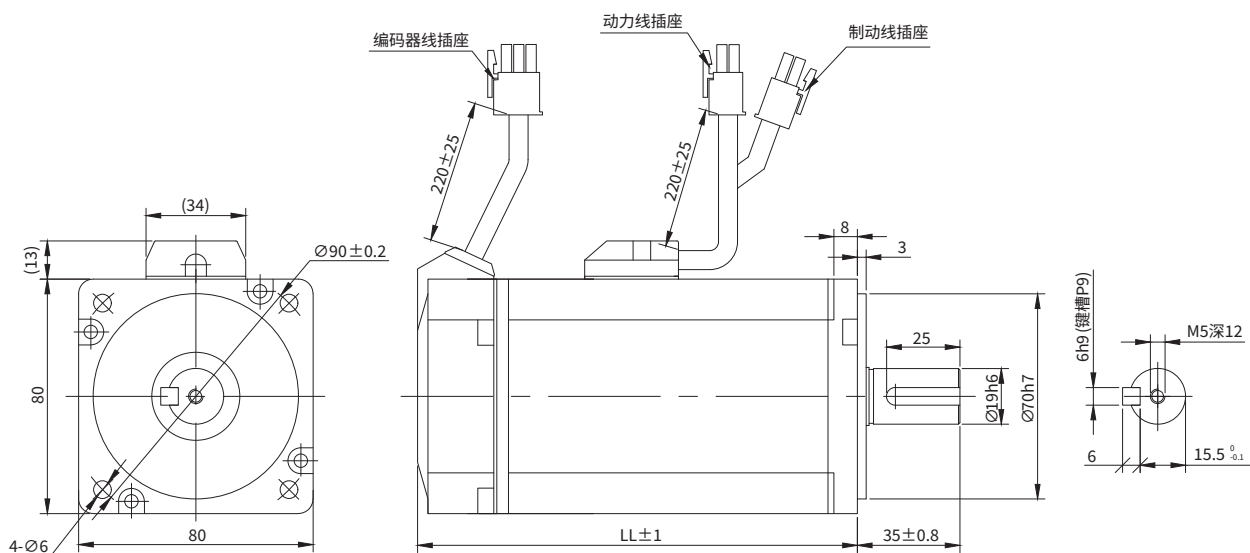
80 法兰 ▶▶▶

单位: mm



80 法兰带制动 ▶▶▶

单位: mm

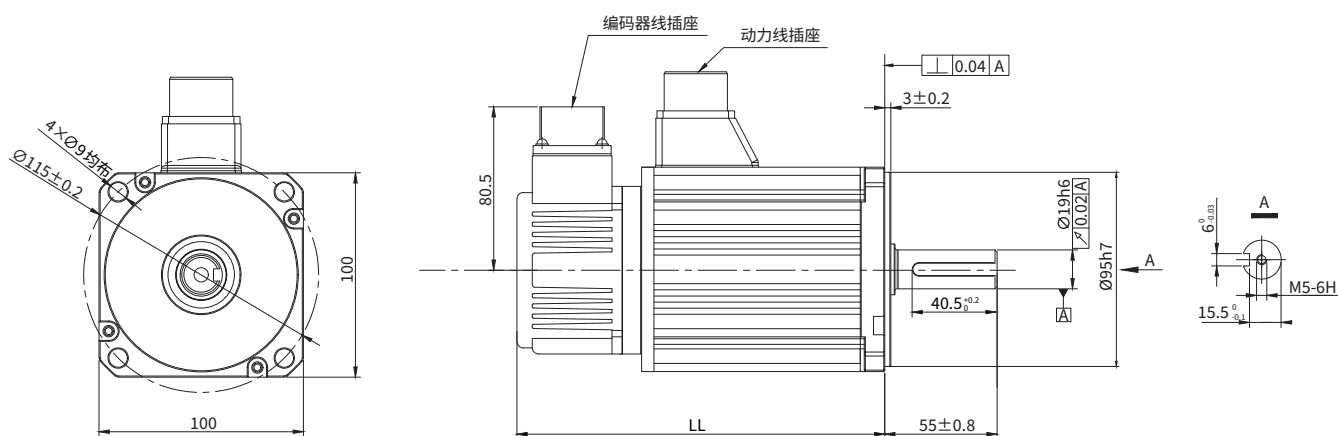


电机功率	750W		1000W	
电机型号	HQ5M80-75S30 □□	HQ5M80-75D30 □□	HQ5M80-100S30 □□	HQ5M80-100D30 □□
LL	无制动器	95.5	114.5	123
	有制动器	130	138	148

伺服电机尺寸图 >>

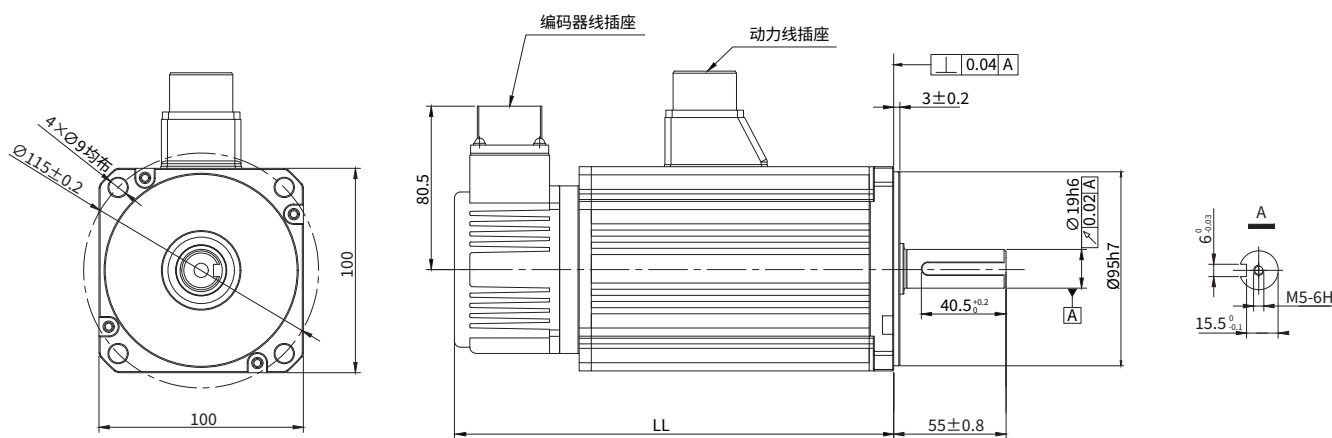
100 法兰▶▶▶

单位: mm



100 法兰带制动 ▶▶▶

单位: mm

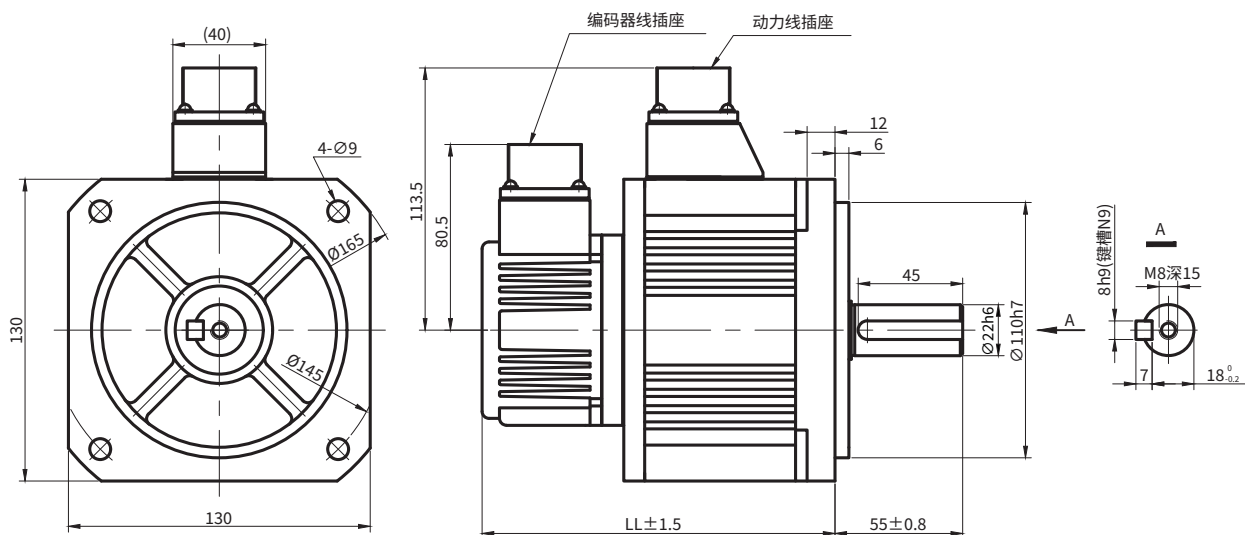


电机功率		1000W	1500W	2000W
电机型号		HQ5 □ 100-100D30 □□	HQ5 □ 100-150D30 □□	HQ5 □ 100-200D30 □□
LL	无制动器	152	169.5	189.5
	有制动器	175	192.5	212.5

伺服电机尺寸图 >>

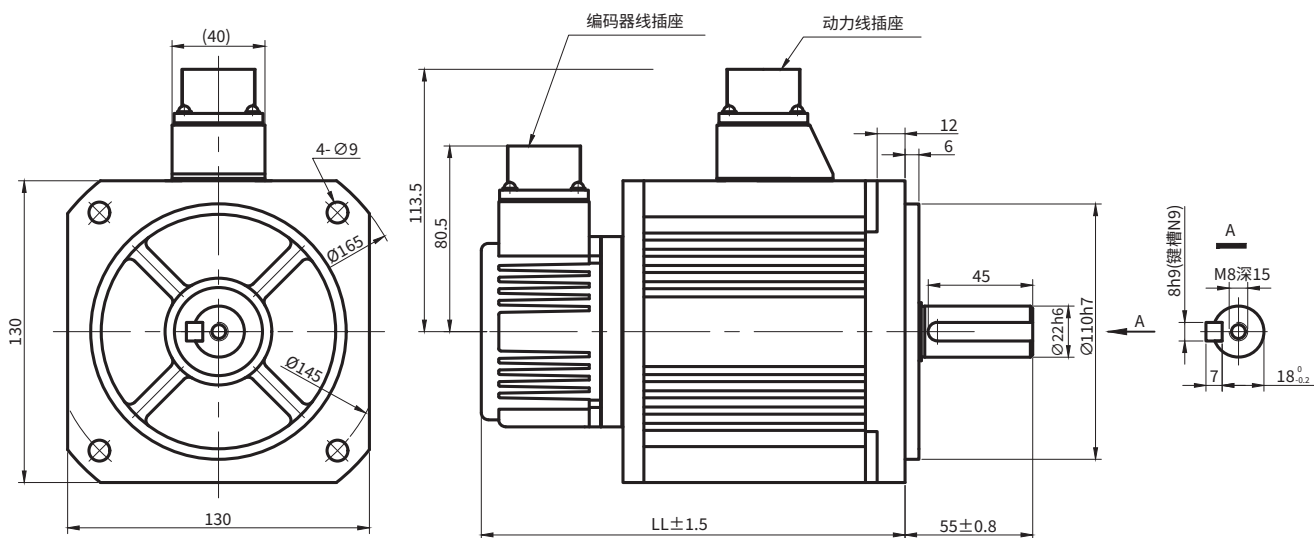
130 法兰 >>>

单位: mm



130 法兰带制动 >>>

单位: mm



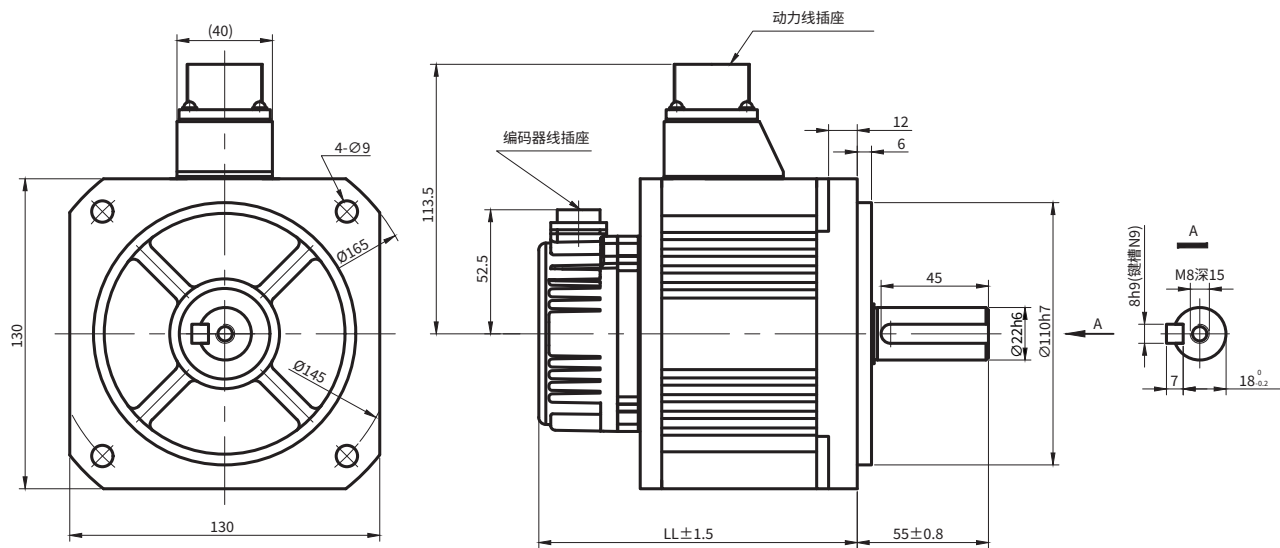
电机功率	1000W	1500W	2000W
电机型号	HQ5 □ 130-100D20 □ □	HQ5 □ 130-150D20 □ □	HQ5 □ 130-200D20 □ □
LL	无制动器	152.5	169.5
	有制动器	182.5	200
			194
			224.5



伺服电机尺寸图 >>

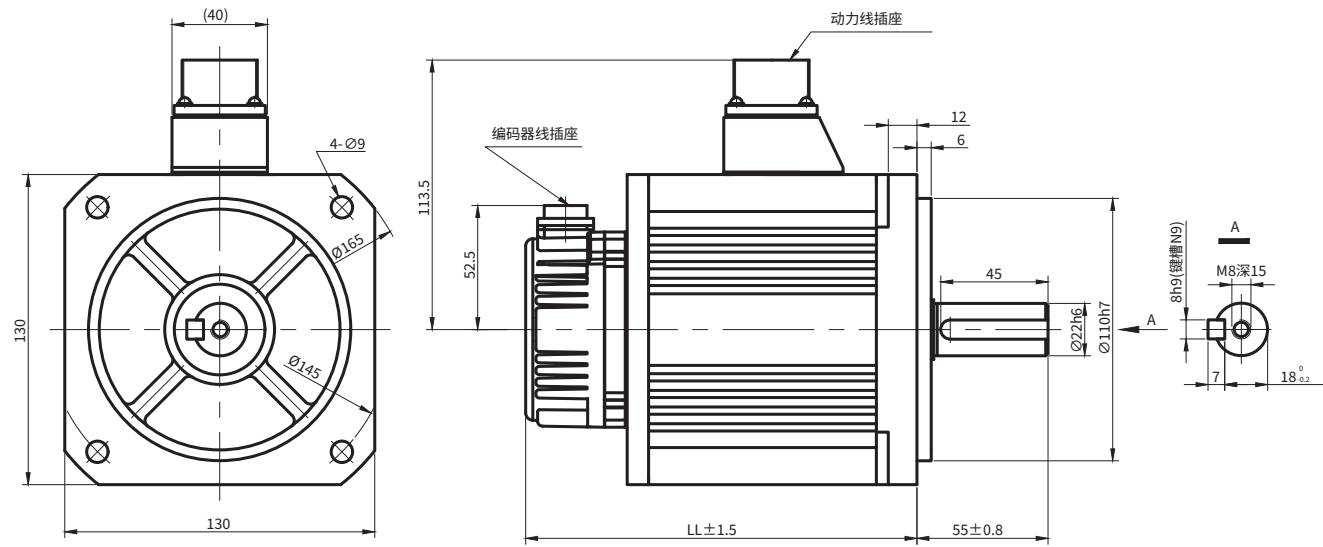
130 法兰 ▶▶▶

单位: mm



130 法兰带制动 ▶▶▶

单位: mm

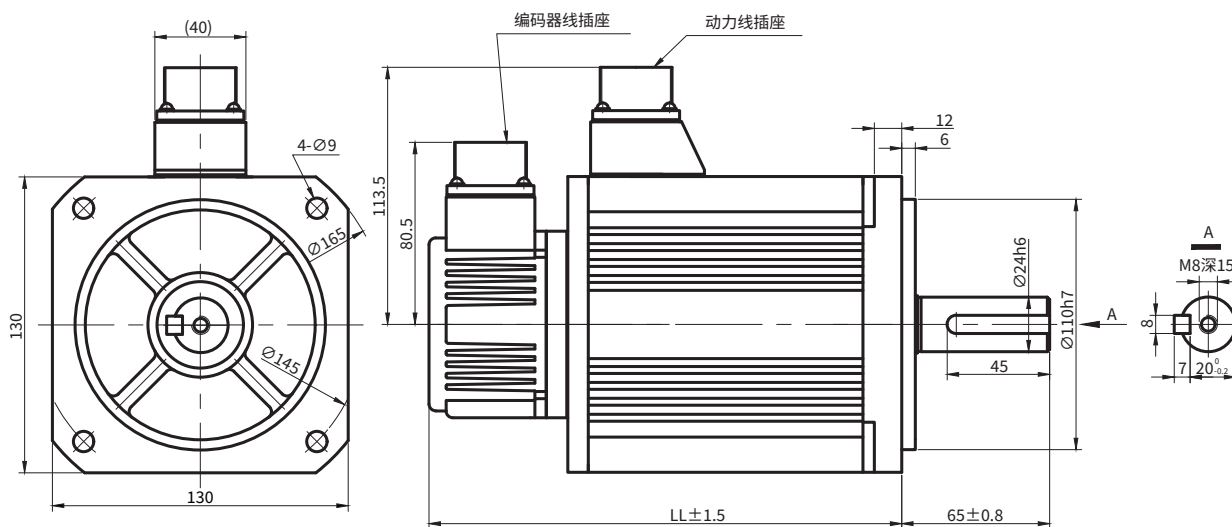


电机功率		850W	1300W	1800W
电机型号		HQ5 □ 130-85E15 □□	HQ5 □ 130-130E15 □□	HQ5 □ 130-180E15 □□
LL	无制动器	152.5	169.5	194
	有制动器	182.5	200	224.5

伺服电机尺寸图 >>

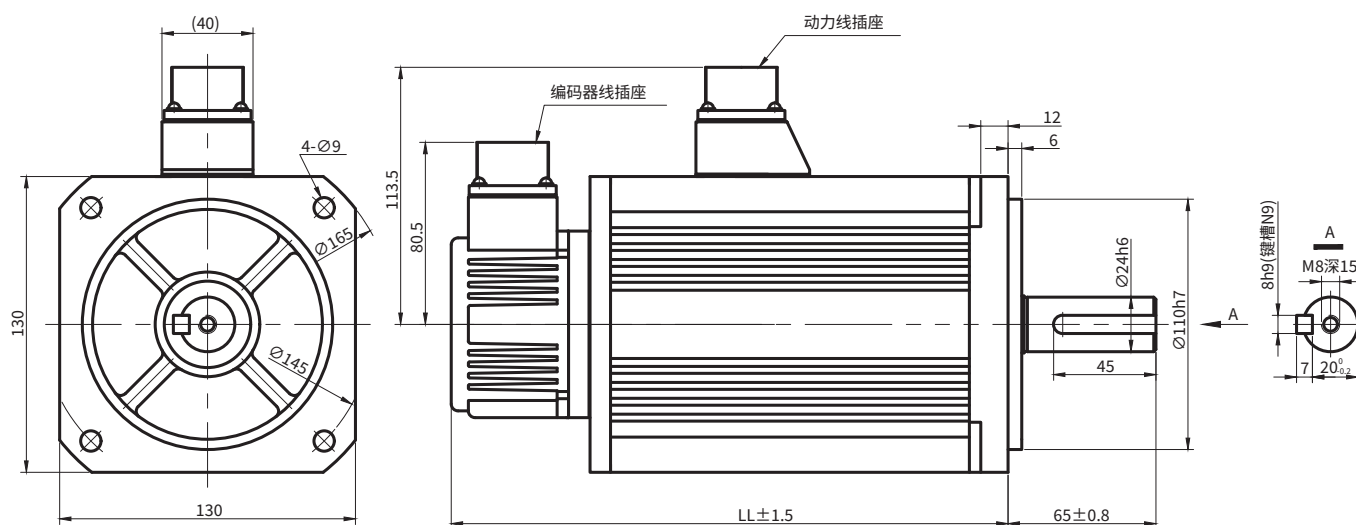
130 法兰 >>>

单位: mm



130 法兰带制动 >>>

单位: mm



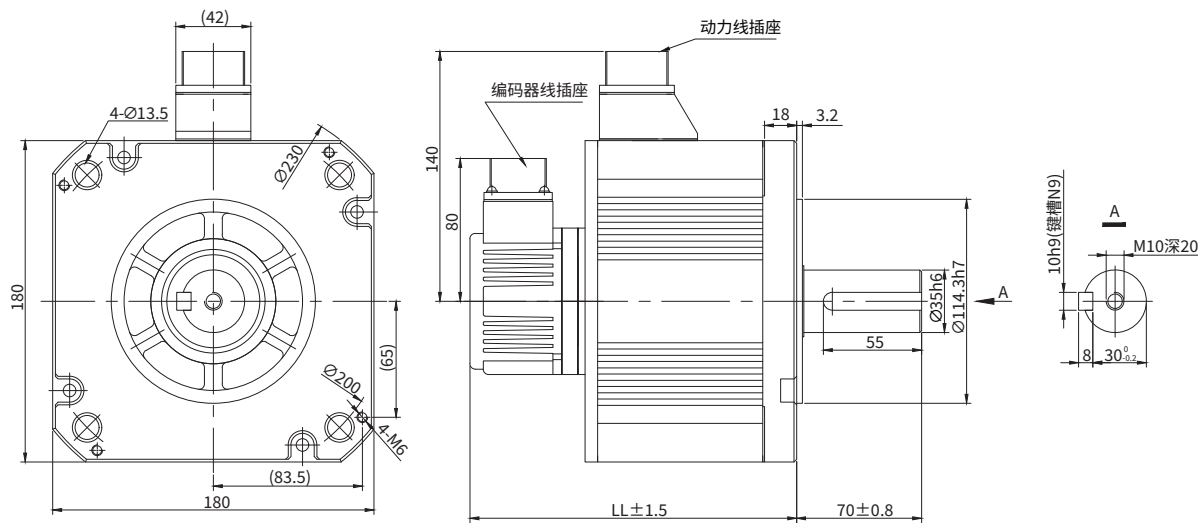
电机功率	3000W		
电机型号	HQ5 □ 130-300D20 □ □		
LL	无制动器	240	
	有制动器	276.5	



伺服电机尺寸图 >>

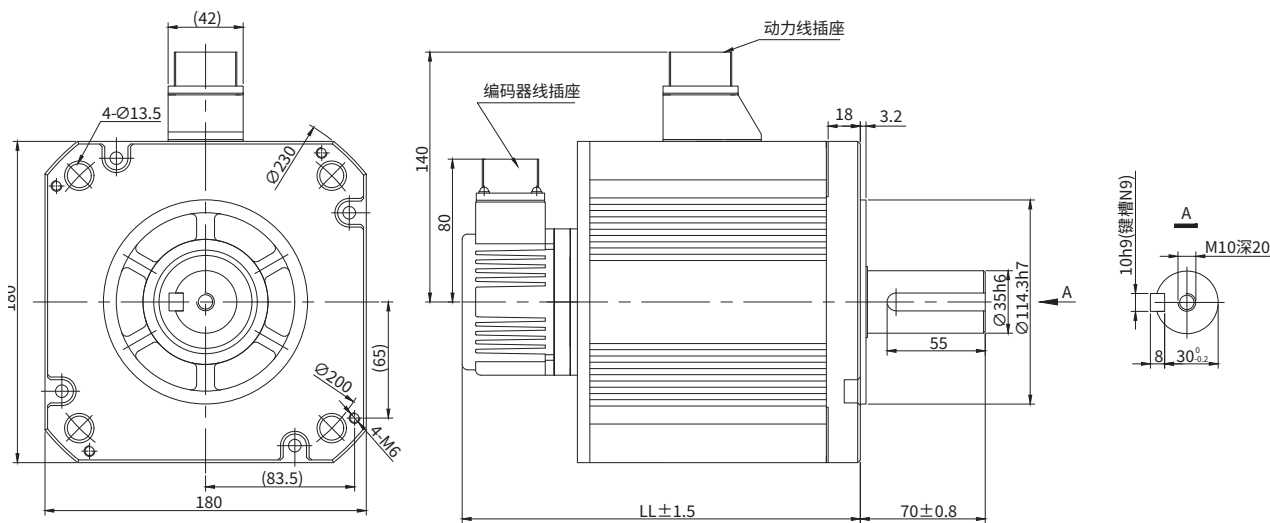
180 法兰 ▶▶▶

单位: mm



180 法兰带制动 ▶▶▶

单位: mm

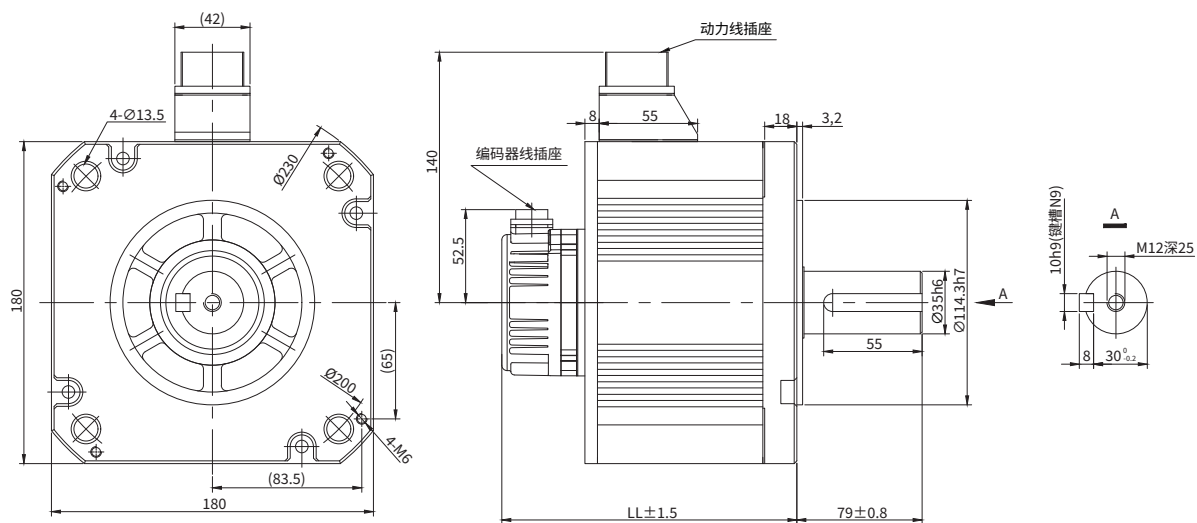


电机功率		3000W	4000W	5000W
电机型号		HQ5H180-300D20 □□	HQ5H180-400D20 □□	HQ5H180-500D20 □□
LL	无制动器	183	197.5	217.5
	有制动器	223	237.5	257.5

伺服电机尺寸图 >>

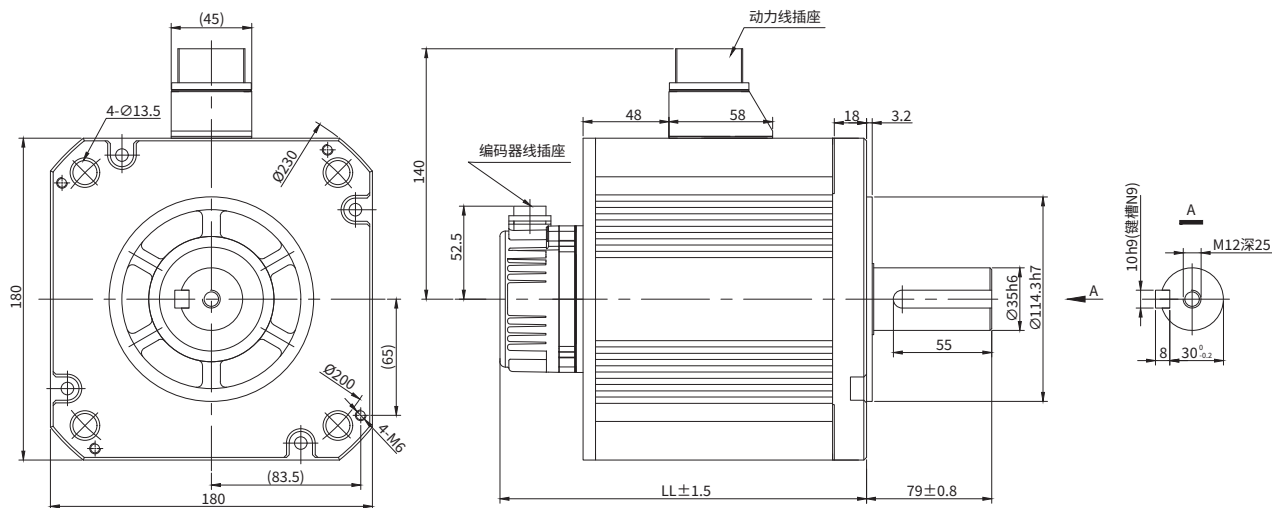
180 法兰 >>>

单位: mm



180 法兰带制动 >>>

单位: mm



电机功率	2900W	4400W	5500W	7500W
电机型号	HQ5H180-290E15 □□	HQ5H180-440E15 □□	HQ5H180-550E15 □□	HQ5H180-750E15 □□
LL	无制动器	183	217.5	233
	有制动器	223	257.5	292.5

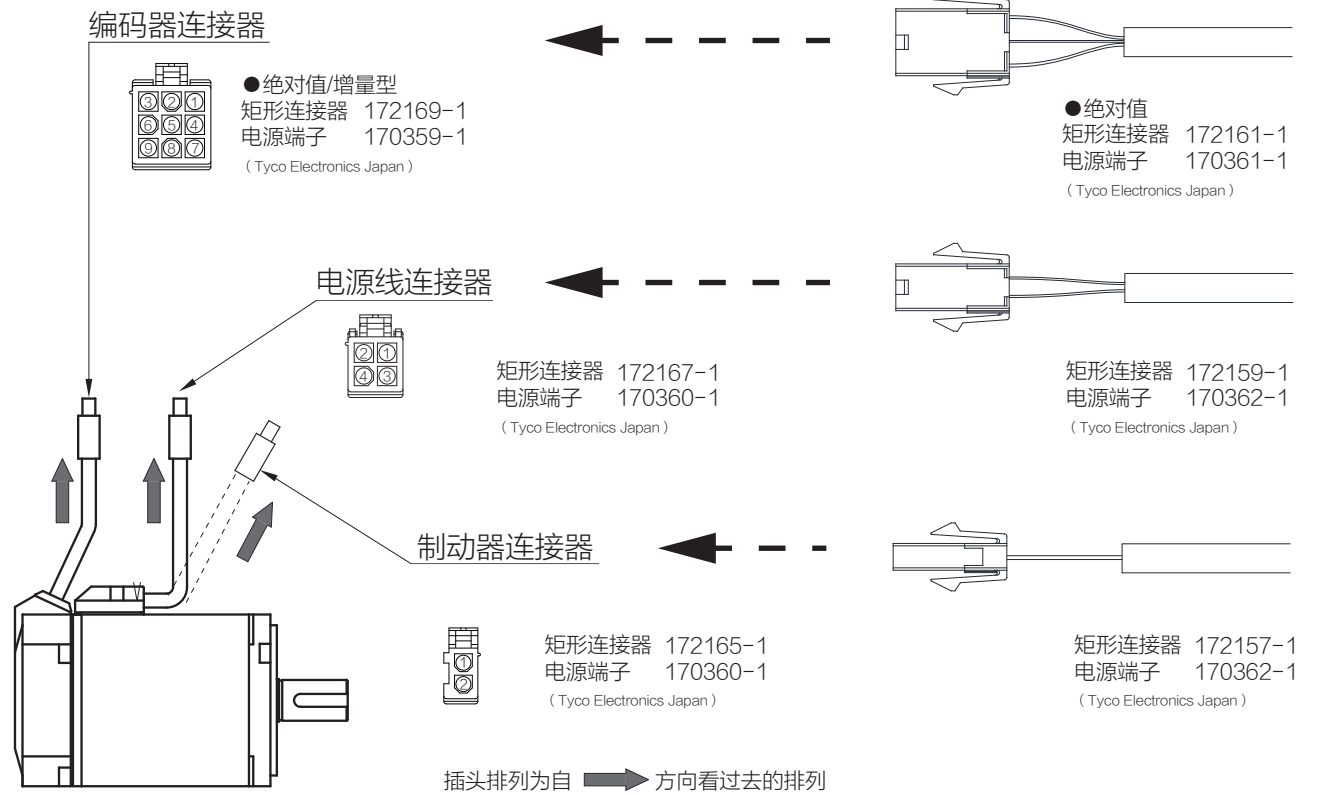


电机连接器 >>

电机 100W~1kW □ 80mm 及以下 ▶▶▶

电机连接器

电缆连接器



名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
制动器	1	BRK	失电制动器 (*)
	2	BRK	

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (增量型)	3	SHIELD	屏蔽
	4	PS+	编码器信号数据 +
	5	PS-	编码器信号数据 -
	7	E5V	编码器电源 +5V
	8	E0V	信号地线
编码器 (绝对值)	1	BAT+	外部电池 +
	2	BAT-	外部电池 -
	3	SHIELD	屏蔽
	4	PS+	编码器信号数据 +
	5	PS-	编码器信号数据 -
	7	E5V	编码器电源 +5V
	8	E0V	信号地线

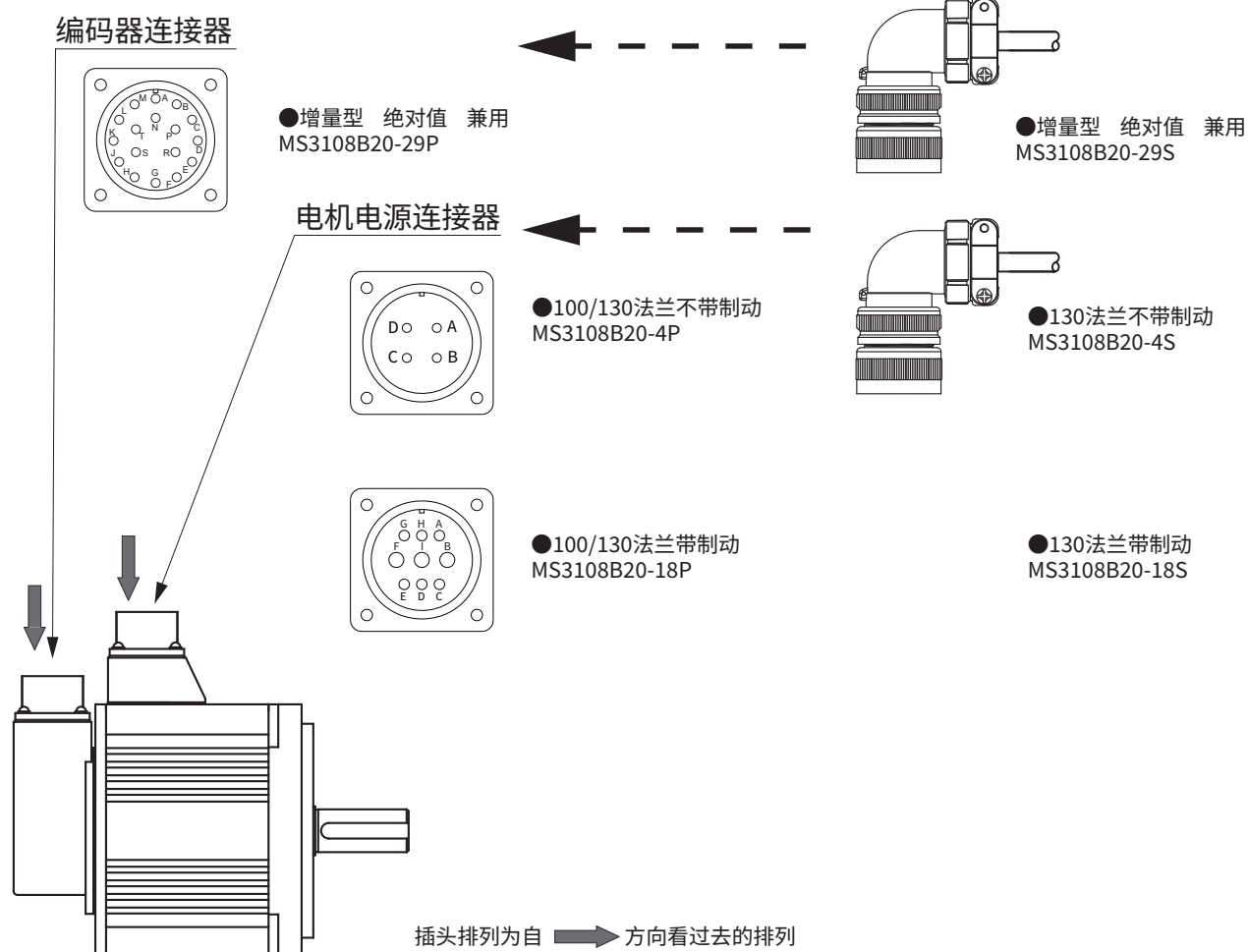
电机连接器 >>

HQ5 □ 100-100/150/200

HQ5 □ 130-100/150/200/300 ▶▶▶

电机连接器

电缆连接器



名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
电机带制动力	G	BRK+	失电制动器 (*)
	H	BRK-	
	F	U	电机动力 U 相
	I	V	电机动力 V 相
	B	W	电机动力 W 相
	E	PE	电机机壳接地
	D		

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (单圈)	K	PS+	编码器信号数据 +
	L	PS-	编码器信号数据 -
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽
编码器 (多圈)	K	PS+	编码器信号数据 +
	L	PS-	编码器信号数据 -
	T	BAT+	外部电池 +
	S	BAT-	外部电池 -
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽

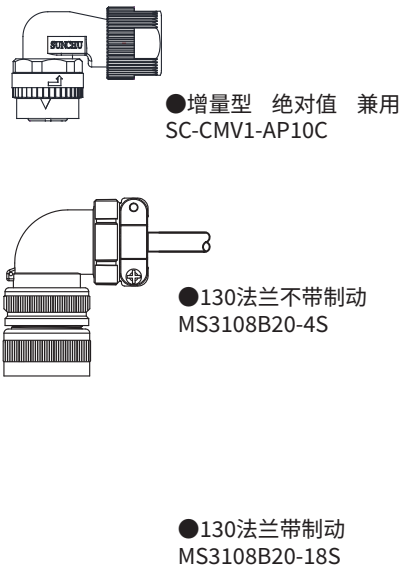
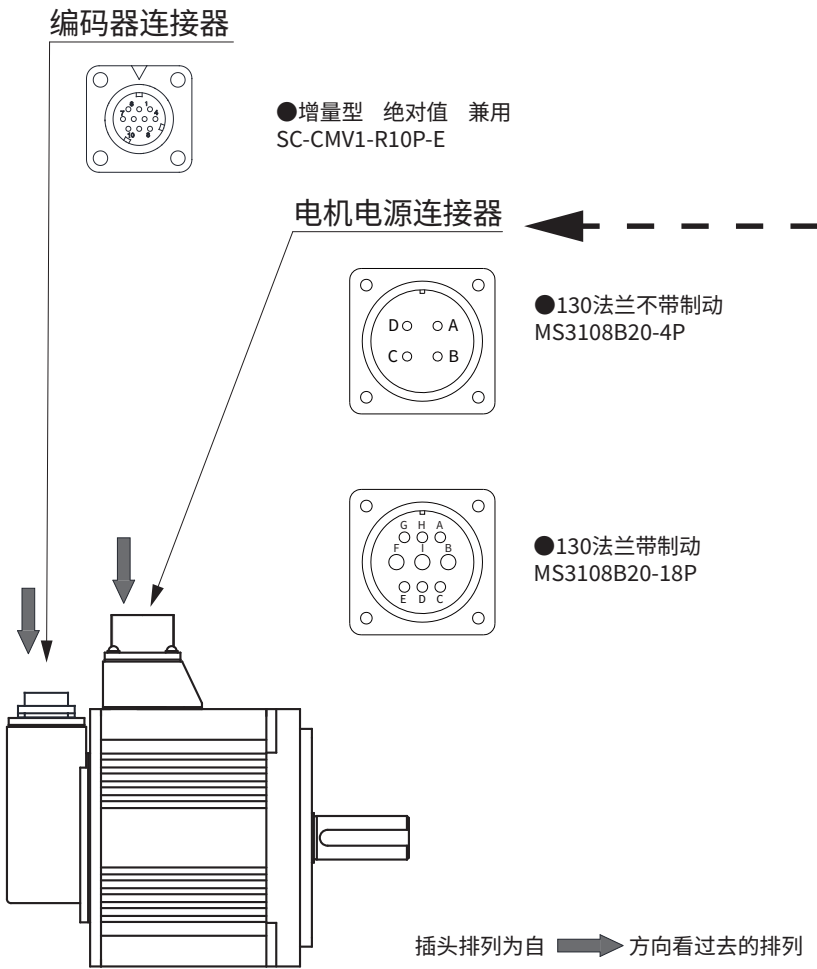


电机连接器 >>

HQ5 □ 130-85/130/180 ▶▶▶

电机连接器

电缆连接器



名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
电机带制动动力	G	BRK+	失电制动器 (*)
	H	BRK-	
	F	U	电机动力 U 相
	I	V	电机动力 V 相
	B	W	电机动力 W 相
	E	PE	电机机壳接地
	D		

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (单圈)	1	PS+	编码器信号数据 +
	2	PS-	编码器信号数据 -
	4	E5V	编码器电源 +5V
	9	E0V	信号地线
	10	SHIELD	屏蔽
编码器 (多圈)	1	PS+	编码器信号数据 +
	2	PS-	编码器信号数据 -
	6	BAT+	外部电池 +
	5	BAT-	外部电池 -
	4	E5V	编码器电源 +5V
	9	E0V	信号地线
	10	SHIELD	屏蔽



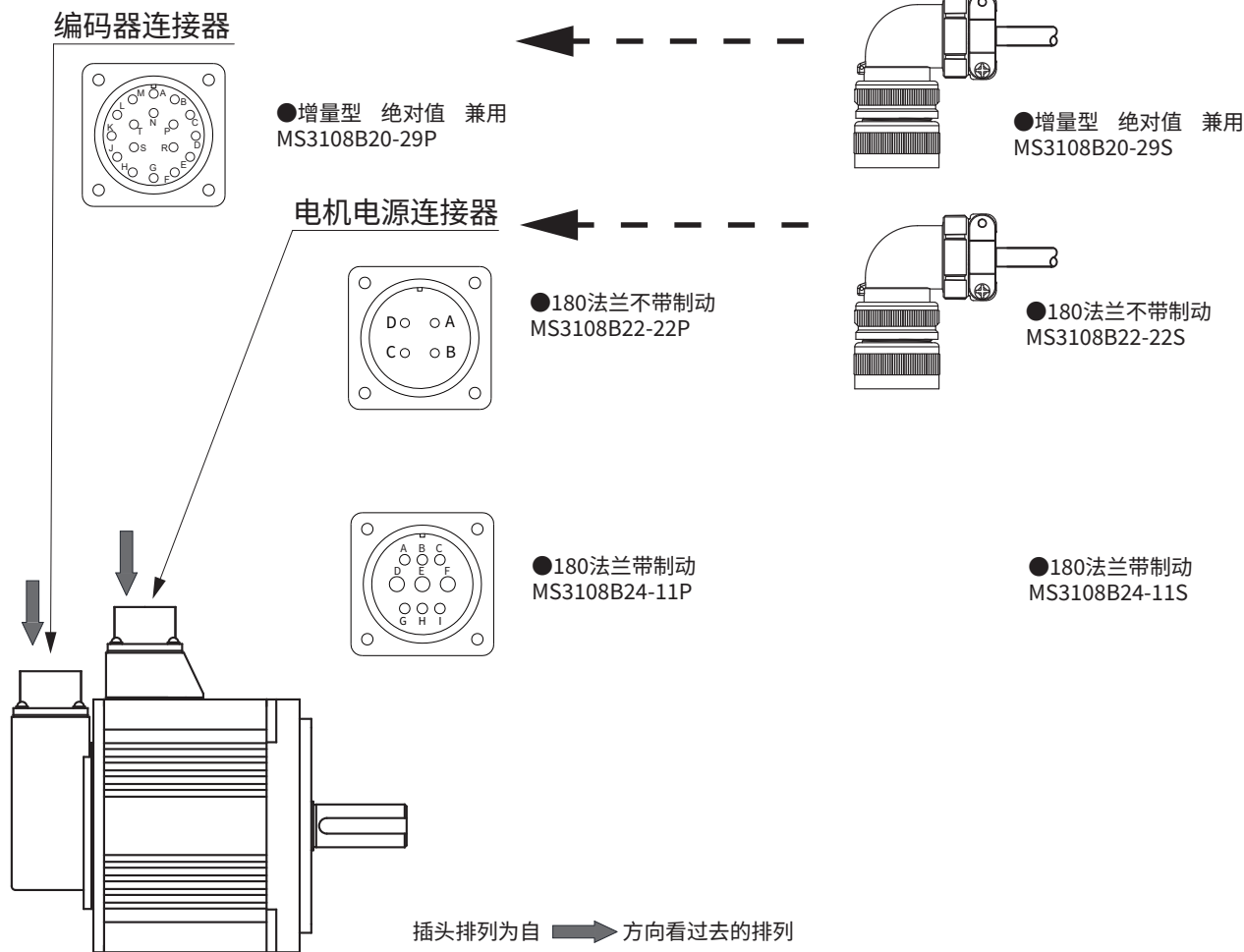
电机连接器 >>

HQ5H180-300/400/500



电机连接器

电缆连接器



名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
电机带制动动力	A	BRK+	失电制动器 (*)
	B	BRK-	
	D	U	电机动力 U 相
	E	V	电机动力 V 相
	F	W	电机动力 W 相
	G	PE	电机机壳接地
	H		

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (单圈)	K	PS+	编码器信号数据 +
	L	PS-	编码器信号数据 -
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽
编码器 (多圈)	K	PS+	编码器信号数据 +
	L	PS-	编码器信号数据 -
	T	BAT+	外部电池 +
	S	BAT-	外部电池 -
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽



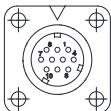
电机连接器 >>

HQ5H180-290/440/550/750 ▶▶▶

电机连接器

电缆连接器

编码器连接器

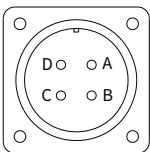


●增量型 绝对值 兼用
 SC-CMV1-R10P-E

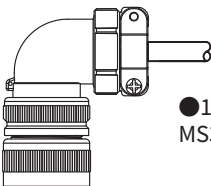


●增量型 绝对值 兼用
 SC-CMV1-AP10C

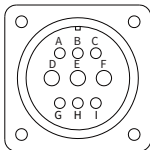
电机电源连接器



●180法兰不带制动
 MS3108B22-22P

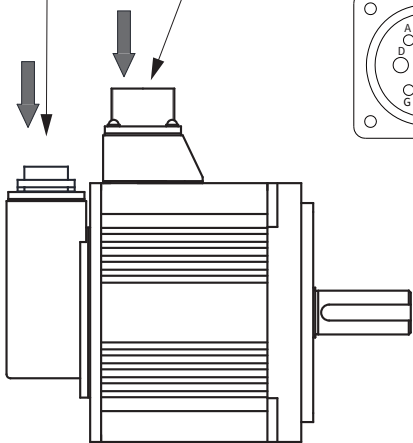


●180法兰不带制动
 MS3108B22-22S



●180法兰带制动
 MS3108B24-11P

●180法兰带制动
 MS3108B24-11S



插头排列为自 → 方向看过去的排列

名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
电机带制动动力	A	BRK+	失电制动器 (*)
	B	BRK-	
	D	U	电机动力 U 相
	E	V	电机动力 V 相
	F	W	电机动力 W 相
	G	PE	电机机壳接地
	H		

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (单圈)	1	PS+	编码器信号数据 +
	2	PS-	编码器信号数据 -
	4	E5V	编码器电源 +5V
	9	E0V	信号地线
	10	SHIELD	屏蔽
编码器 (多圈)	1	PS+	编码器信号数据 +
	2	PS-	编码器信号数据 -
	6	BAT+	外部电池 +
	5	BAT-	外部电池 -
	4	E5V	编码器电源 +5V
	9	E0V	信号地线
	10	SHIELD	屏蔽

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

线缆型号说明 >>

RUKING 伺服动力线型号定义 ▶▶▶

RK		P		030		0		T		A		D	
A		B		C		D		E		F		G	
品牌		线缆用途		线缆长度		线缆芯截面积		线缆种类		线缆前端处理（电机侧）		线缆前端处理（驱动器侧）	

A	代码	定义
	RK	RUKING 品牌

C	代码	定义
	030	3 米
	050	5 米
	100	10 米

E	代码	定义
	T	柔性线缆 (1000 万次)
	S	柔性线缆 (500 万次)
	D	固定线缆

G	代码	定义
	D	管型端子
	T	U 型端子

B	代码	定义
	P	动力线

D	代码	定义
	0	0.5mm ²
	1	0.75mm ²
	2	1.5mm ²
	3	2.0mm ²
	4	3.5mm ²
	5	10AWG

F	代码	定义
	A	AMP 4 芯
	B	AMP 4+2 芯
	C	航插连接器 20-4S
	D	航插连接器 20-18S
	E	航插连接器 22-22S
	F	航插连接器 24-11S

RUKING 伺服编码器线型号定义 ▶▶▶

RK		E		030		T		B		N		A	
A		B		C		D		E		F		G	
品牌		线缆用途		线缆长度		线缆种类		线缆前端处理（电机侧）		线缆前端处理（驱动器侧）		适配编码器接口类型	

A	代码	定义
	RK	RUKING 品牌

C	代码	定义
	030	3 米
	050	5 米
	100	10 米

E	代码	定义
	A	AMP 6 芯
	B	AMP 9 芯
	C	航插连接器 20-29S
E	连接器 CM10-AP10S	

G	代码	定义
	A	SM-6P

B	代码	定义
	E	编码器线

D	代码	定义
	T	柔性线缆 (1000 万次)
	S	柔性线缆 (500 万次)
	D	固定线缆

F	代码	定义
	N	增量式: 无电池引出线
	A	绝对值: 带电池引出线
B	绝对值: 带电池盒	

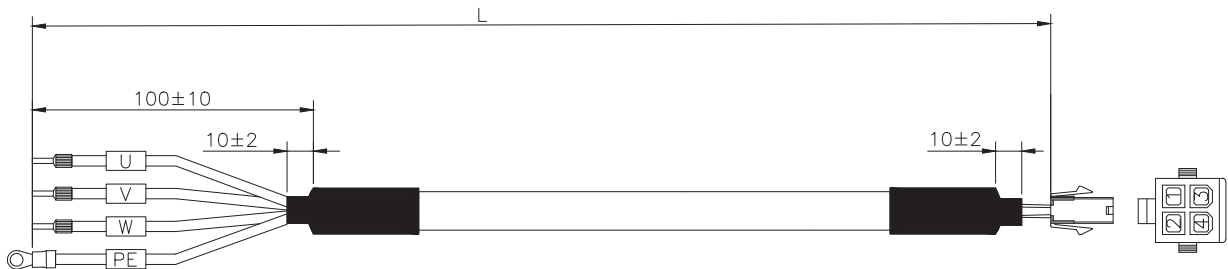


电机动力线缆 >>



型号	RKP***0*AD	☐ 80mm 以下电机通用动力线	HQ5M40/60/80
----	------------	---	--------------

[单位：mm]

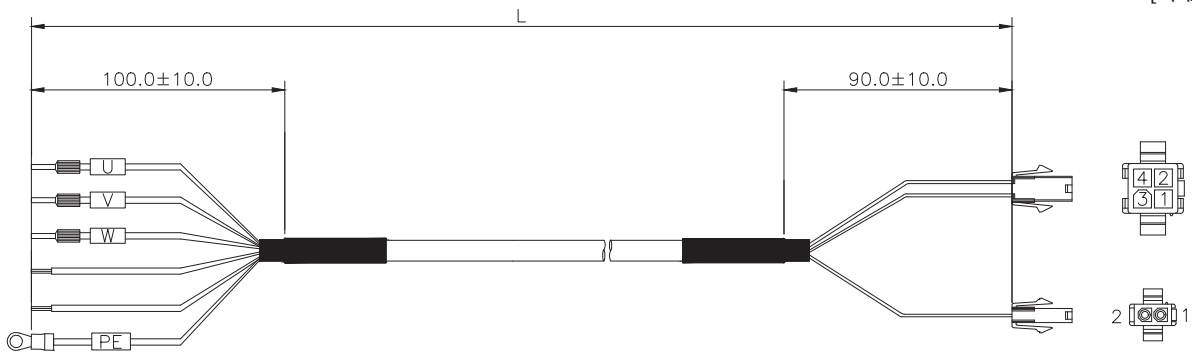


名称	型号
连接器	172159-1
连接器 PIN	170362-1
管型端子	E7512
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0300*AD
5	RKP0500*AD
10	RKP1000*AD

型号	RKP***0*BD	☐ 80mm 以下带制动电机通用动力线	HQ5M40/60/80
----	------------	--	--------------

[单位：mm]



名称	型号
连接器	172159-1
	172157-1
连接器 PIN	170362-1
管型端子	E7512
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.50mm ² +2*0.20mm ²

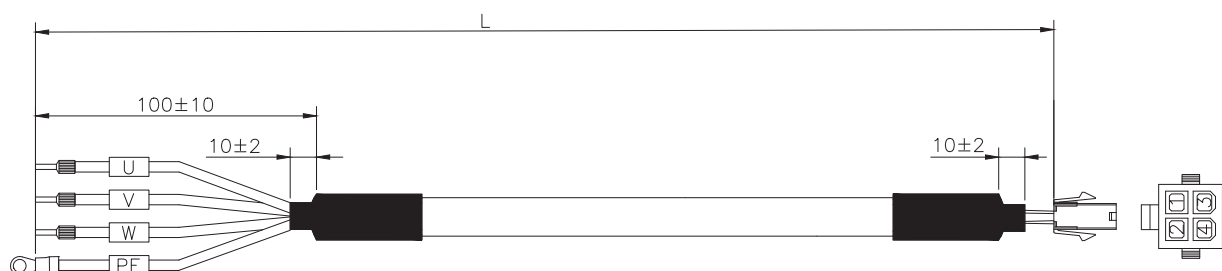
L(m)	型号
3	RKP0300*BD
5	RKP0500*BD
10	RKP1000*BD

电机动力线缆 >>



型号	RKP***1*AD	80mm 电机通用动力线	HQ5M80-100
----	------------	--------------	------------

[单位: mm]

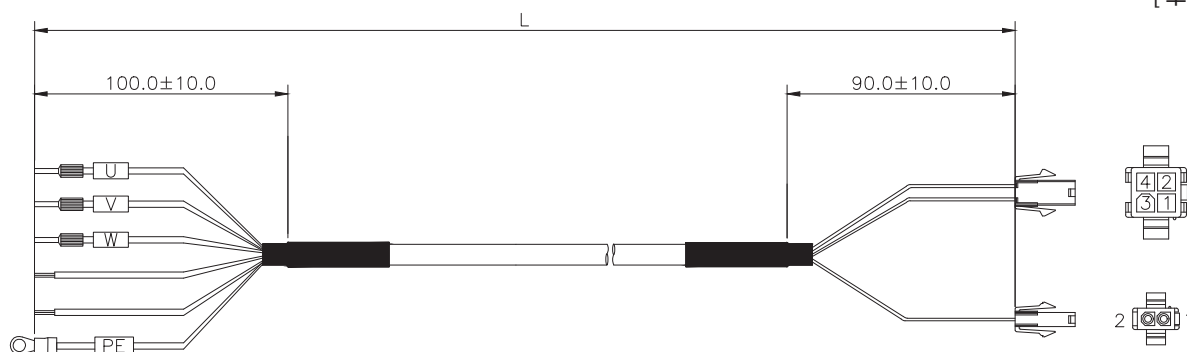


名称	型号
连接器	172159-1
连接器 PIN	170362-1
管型端子	E7512
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.75mm ²

L(m)	型号
3	RKP0301*AD
5	RKP0501*AD
10	RKP1001*AD

型号	RKP***1*BD	80mm 带制动电机通用动力线	HQ5M80-100
----	------------	-----------------	------------

[单位: mm]



名称	型号
连接器	172159-1
	172157-1
连接器 PIN	170362-1
管型端子	E7512
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.75mm ² +2*0.30mm ²

L(m)	型号
3	RKP0301*BD
5	RKP0501*BD
10	RKP1001*BD

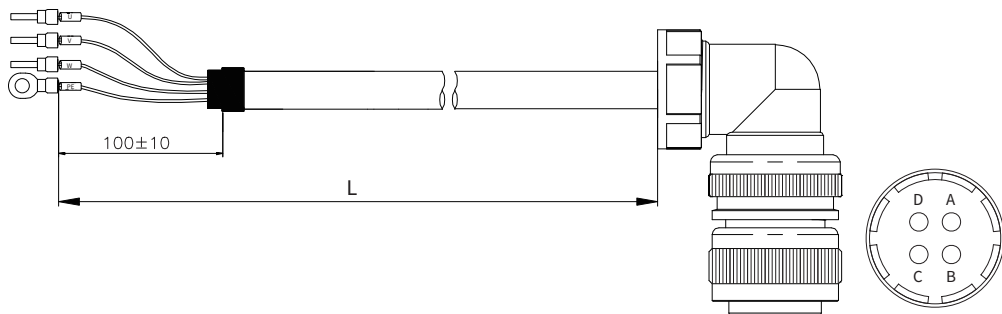


电机动力线缆 >>



型号	RKP***2*CD	130mm 电机 通用动力线	适用于 2kW 及以下功率
----	------------	-------------------	---------------

[单位: mm]

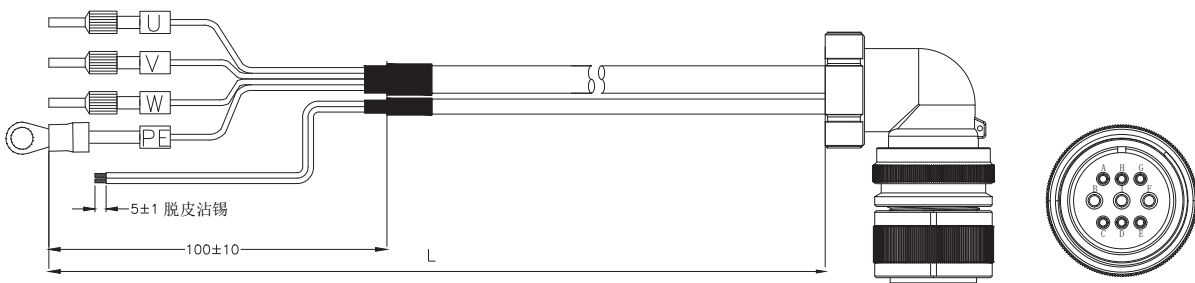


名称	型号
连接器	20-4S
管型端子	E1512
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*1.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0302*CD
5	RKP0502*CD
10	RKP1002*CD

型号	RKP***2*DD	130mm 带制动电机 通用动力线	适用于 2kW 及以下功率
----	------------	----------------------	---------------

[单位: mm]



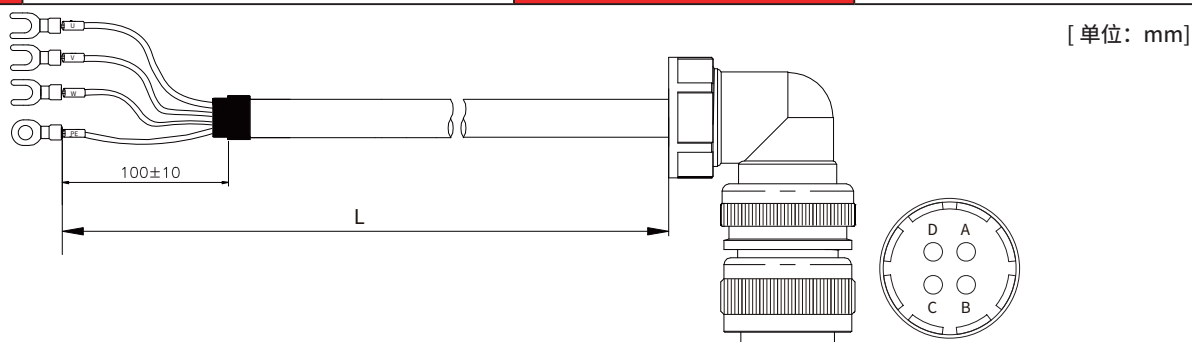
名称	型号
连接器	20-18S
管型端子	E1512
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*1.50mm ² 2*0.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0302*DD
5	RKP0502*DD
10	RKP1002*DD

电机动力线缆 >>



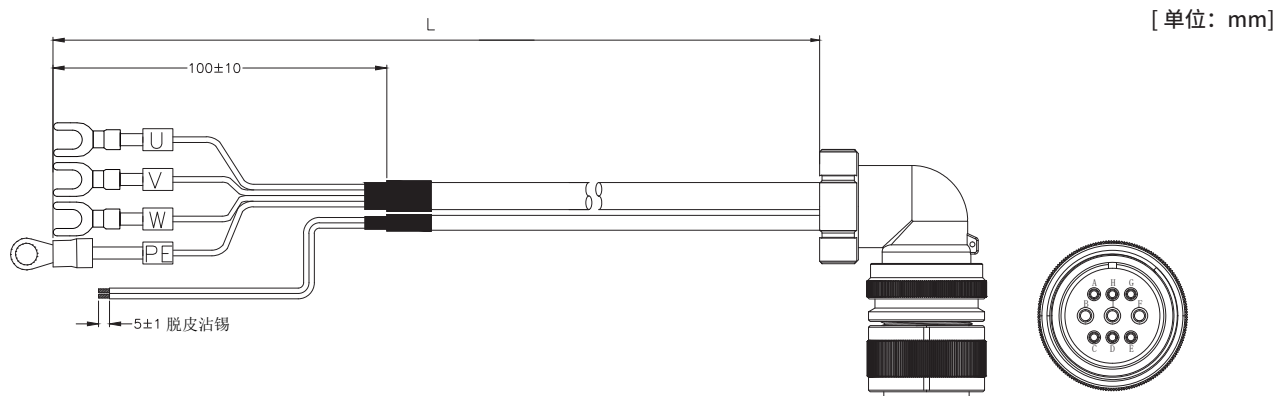
型号	RKP***3*CT	130mm 电机动力线	适用于 3kW
----	------------	-------------	---------



名称	型号
连接器	20-4S
U 型端子	SV 2-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.0mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKP0303*CT
5	RKP0503*CT
10	RKP1003*CT

型号	RKP***3*DT	130mm 电机带制动动力线	适用于 3kW
----	------------	----------------	---------



名称	型号
连接器	20-18S
U 型端子	SV 2-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.0mm ² 柔性线缆 2*0.50mm ² 柔性线缆

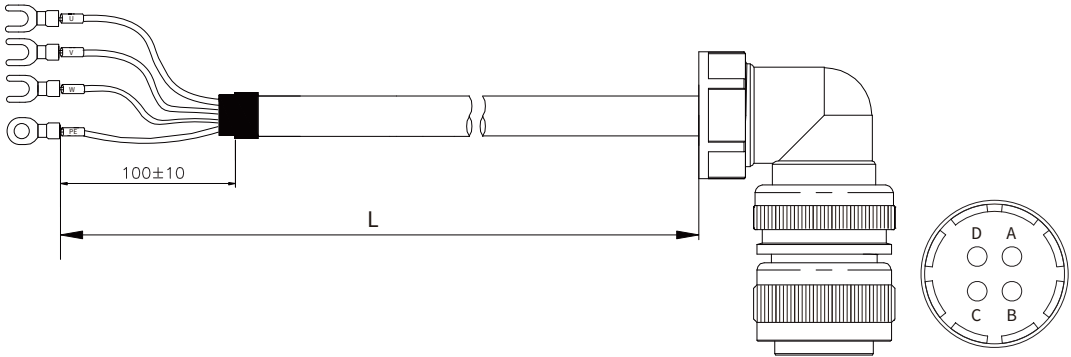
L(m)	型号
3	RKP0303*DT
5	RKP0503*DT
10	RKP1003*DT



电机动力线缆 >>



型号	RKP***4*ET	☐ 180mm 电机通用动力线	适用于 5.5kW 及以下功率
----	------------	--	-----------------

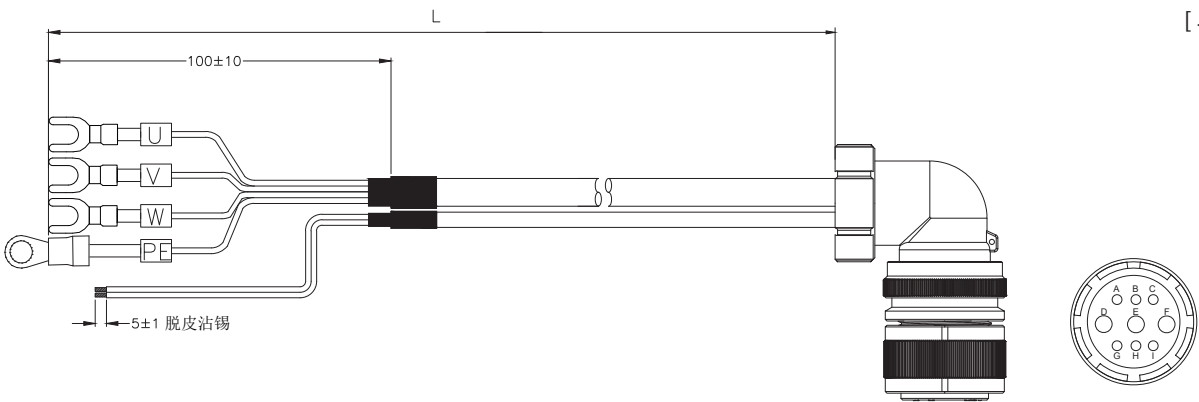


[单位: mm]

名称	型号
连接器	22-22S
管型端子	SV 3.5-4
圆形端子	RV 3.5-4S
电缆	4*3.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0304*ET
5	RKP0504*ET
10	RKP1004*ET

型号	RKP***4*FT	☐ 180mm 带制动电机通用动力线	适用于 5.5kW 及以下功率
----	------------	---	-----------------



[单位: mm]

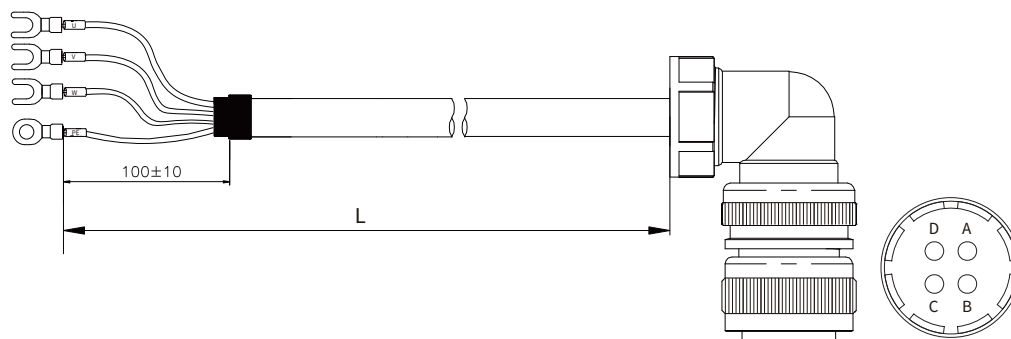
名称	型号
连接器	24-11S
管型端子	SV 3.5-4
圆形端子	RV 3.5-4S
电缆	4*3.50mm ² 2*0.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0304*FT
5	RKP0504*FT
10	RKP1004*FT

电机动力线缆 >>



型号	RKP***5*ET	180mm 电机 通用动力线	适用于 7.5kW 功率
----	------------	-------------------	--------------

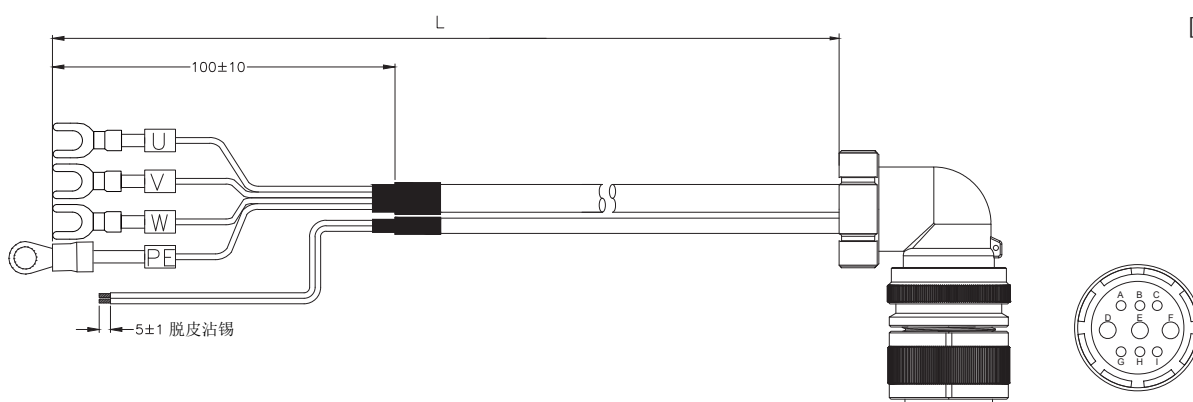


[单位: mm]

名称	型号
连接器	22-22S
管型端子	SV 5.5-4
圆形端子	RV 5.5-4S
电缆	4*10AWG

L(m)	型号
3	RKP0305*ET
5	RKP0505*ET
10	RKP1005*ET

型号	RKP***5*FT	180mm 带制动电机 通用动力线	适用于 7.5kW 功率
----	------------	----------------------	--------------



[单位: mm]

名称	型号
连接器	24-11S
管型端子	SV 5.5-4
圆形端子	RV 5.5-4S
电缆	4*10AWG 2*0.50mm ²

L(m)	型号
3	RKP0305*FT
5	RKP0505*FT
10	RKP1005*FT

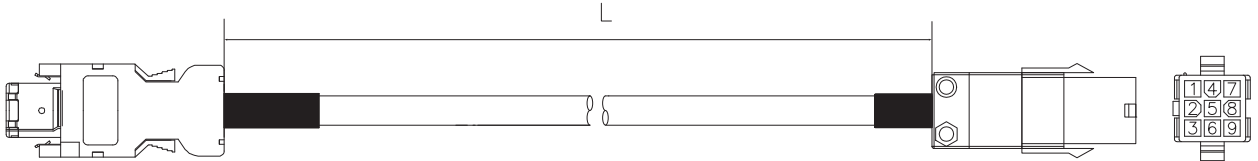


电机编码器线缆 >>



型号	RKE****BNA	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
SE 系列伺服单圈系统用（无电池）			

[单位: mm]

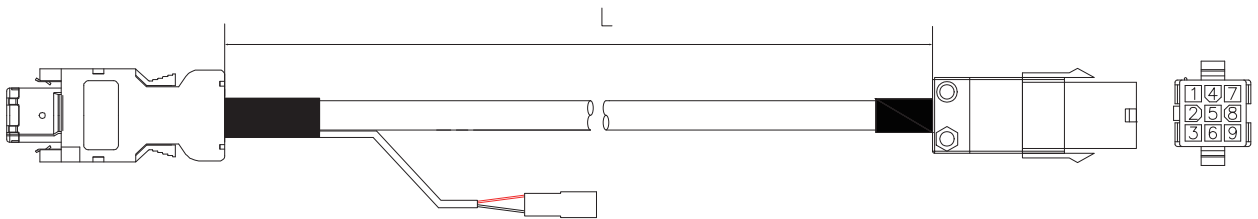


名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
外壳套件	AMP 9 芯连接器尾夹
连接器 (电机侧)	172161-1
连接器 PIN	170361-1
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030*BNA
5	RKE050*BNA
10	RKE100*BNA

型号	RKE****BAA	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
SE 系列伺服多圈系统用（带电池引出线）			

[单位: mm]



名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
外壳套件	AMP 9 芯连接器尾夹
连接器 (电机侧)	172161-1
连接器 PIN	170361-1
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆
	0.2mm ² 单芯线

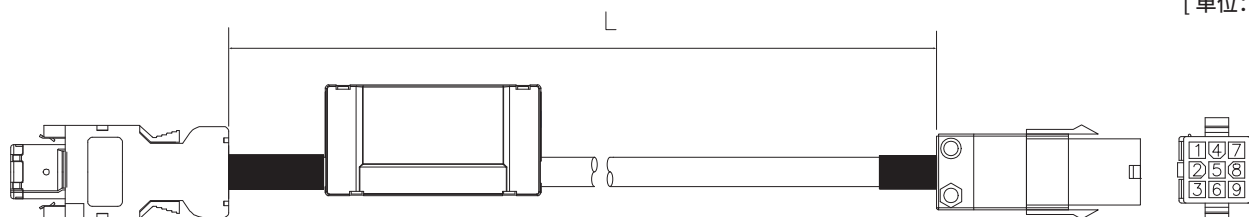
L(m)	型号
3	RKE030*BAA
5	RKE050*BAA
10	RKE100*BAA

电机编码器线缆 >>



型号	RKE****BBA	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
SE 系列伺服多圈系统用（带电池盒）			

[单位: mm]



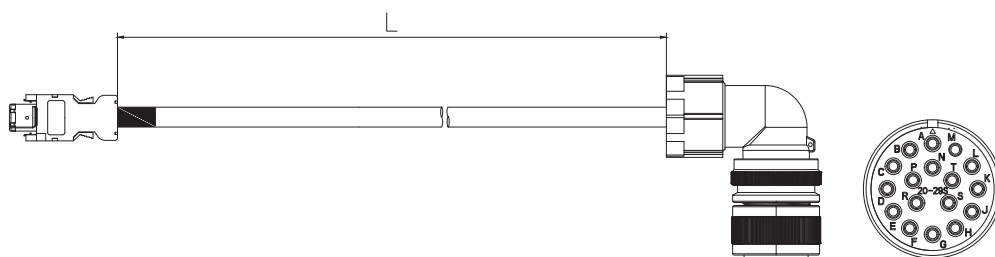
名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
外壳套件	AMP 9 芯连接器尾夹
连接器 (电机侧)	172161-1
连接器 PIN	170361-1
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆 0.2mm ² 单芯线

L(m)	型号
3	RKE030*BBA
5	RKE050*BBA
10	RKE100*BBA

型号	RKE****CNA	□ 100mm 及以上适用機種	HQ5 □ 100-100/150/200 HQ5 □ 130-100/150/200/300 HQ5H180-300/400/500
----	------------	-----------------	---

SE 系列伺服单圈系统用（无电池）

[单位: mm]



名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
连接器 (电机侧)	20-29S
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030*CNA
5	RKE050*CNA
10	RKE100*CNA



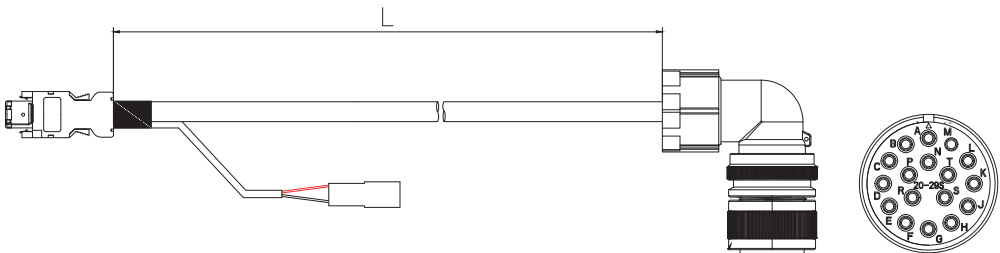
电机编码器线缆 >>



型号	RKE****CAA	☐ 100mm 及以上适用機種	HQ5 ☐ 100-100/150/200 HQ5 ☐ 130-100/150/200/300 HQ5H180-300/400/500
----	------------	--	---

SE 系列伺服多圈系统用（带电池引出线）

[单位：mm]



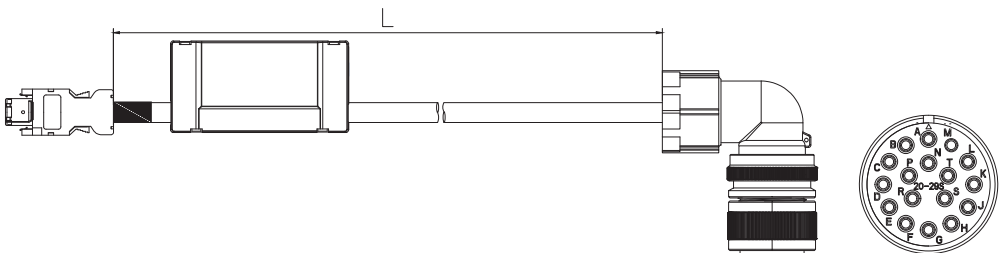
名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
连接器 (电机侧)	20-29S
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆 0.2mm ² 单芯线

L(m)	型号
3	RKE030*CAA
5	RKE050*CAA
10	RKE100*CAA

型号	RKE****CBA	☐ 100mm 及以上适用機種	HQ5 ☐ 100-100/150/200 HQ5 ☐ 130-100/150/200/300 HQ5H180-300/400/500
----	------------	--	---

SE 系列伺服多圈系统用（带电池引出线）

[单位：mm]



名称	型号
连接器 (驱动器侧)	SM-6P
连接器 (电机侧)	20-29S
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆 0.2mm ² 单芯线

L(m)	型号
3	RKE030*CBA
5	RKE050*CBA
10	RKE100*CBA

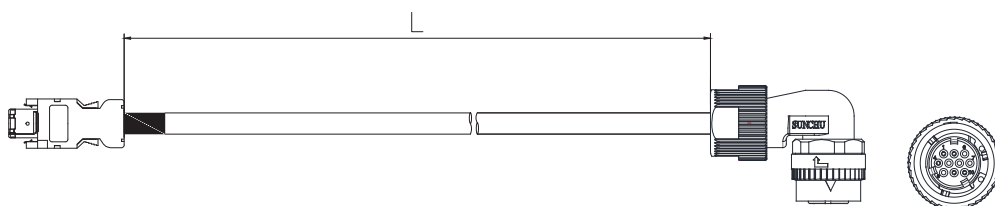
电机编码器线缆 >>



型号	RKE****ENA	☒ 130mm 及以上适用機種	HQ5 ☐ 130-85/130/180 HQ5H180-290/440/550/750
----	------------	---	--

SE 系列伺服单圈系统用（无电池）

[单位：mm]



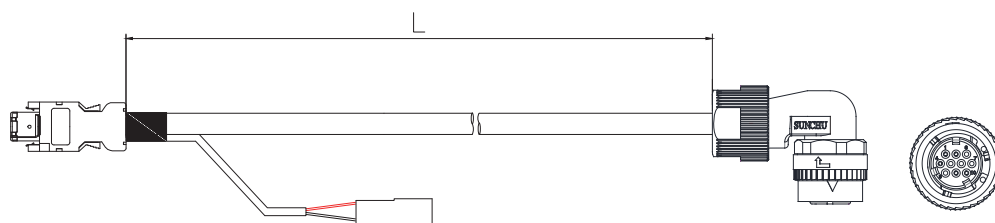
名称	型号
连接器（驱动器侧）	SM-6P
连接器（电机侧）	20-29S
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030*ENA
5	RKE050*ENA
10	RKE100*ENA

型号	RKE****EAA	☒ 130mm 及以上适用機種	HQ5 ☐ 130-85/130/180 HQ5H180-290/440/550/750
----	------------	---	--

SE 系列伺服多圈系统用（带电池引出线）

[单位：mm]



名称	型号
连接器（驱动器侧）	SM-6P
连接器（电机侧）	20-29S
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆 0.2mm ² 单芯线

L(m)	型号
3	RKE030*EAA
5	RKE050*EAA
10	RKE100*EAA



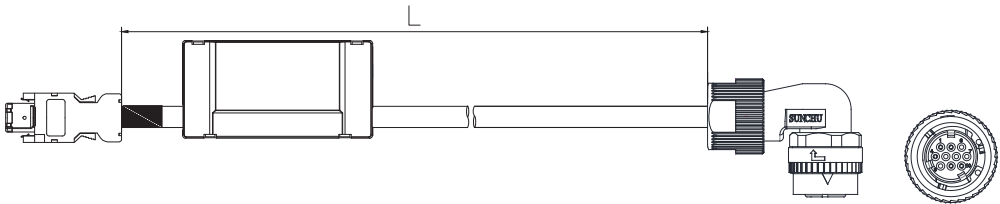
电机编码器线缆 >>



型号	RKE****CBA	☒ 130mm 及以上适用机种	HQ5 ☐ 130-85/130/180 HQ5H180-290/440/550/750
----	------------	---	--

SE 系列伺服多圈系统用（带电池盒）

[单位：mm]



名称	型号
连接器（驱动器侧）	SM-6P
连接器（电机侧）	20-29S
电缆	3*2*0.2mm ² 柔性线缆
	0.2mm ² 单芯线

L(m)	型号
3	RKE030*CBA
5	RKE050*CBA
10	RKE100*CBA

软件特色简介 >>

登录页面 >>> ①

自动识别驱动器型号，一键自动登录驱动器后台。



运行监视 >>> ③

运行监视界面可以了解驱动器的实时状态，同时显示报警信息、数字量信号状态。



参数收藏 >>> ⑤

对于不同的客户有参数收藏功能，可以进行自定义收藏，也可以一键清除收藏表。



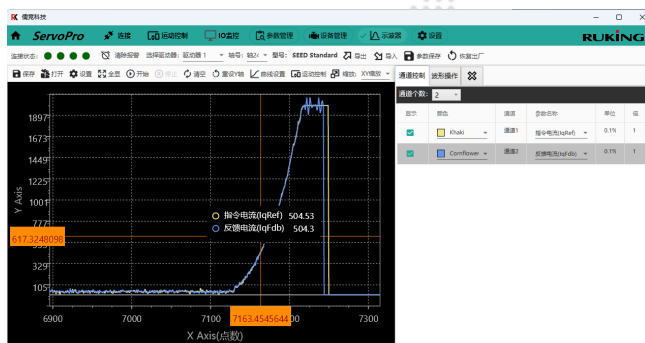
控制参数 >>> ②

控制界面参数按照功能进行分类，可以通过上位机或者手持键盘进行参数设置。



波形曲线 >>> ④

示波器提供多通道变量监控的功能，可以有效进行变量状态的实时监控，可以保存和打开离线波形，进行波形缩放和时间差测量。



快速查找 >>> ⑥

支持关键词检索的功能，可以快速的在搜索框找到相关的参数，进行数据设置和调试。



MEMO

[illegible]



上海儒竞自动控制系统有限公司

地址：上海市杨浦区国权北路 1688 号湾谷科技园 A8 楼 12 层

邮编：200438

电话：021-55820768

传真：021-51561646-003

网址：www.ruking.com

样本所载述的产品资料以实物为准，若有变更恕不另行通知，上海儒竞自动控制系统有限公司拥有最终解释权。

型录编号：AR14020011A0