

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

2021 7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

HVAC—暖通行业变频驱动控制
电控技术—汽车热管理系统

工业自动化—工业伺服驱动及机器人控制系统

COMPANY PROFILE

集团简介

上海儒竞电子科技有限公司是致力于节能和智能制造领域的高新技术企业。公司成立于2003年,专业从事HVAC领域变频控制器、自动化领域伺服驱动与运动控制、自动化设备等产品的研发、生产与销售。

集团总部位于上海市杨浦区[湾谷]高科园区,设有电力拖动实验室、EMC实验室等,满足新产品开发测试需要。工厂全面采用ERP系统、MES系统,对生产及物料进行品质管控,品质目标200PPM。物料全面符合ROHS标准。

集团同多所知名大学构建合作关系,承担多项国家科技项目,已获国家授权发明专利7项,国家授权实用新型专利40 多项,实审状态的发明专利30多项。

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!

市场与服务

RUKING自动化积极拓展全国各个区域的渠道分销网络,同时与多家国内外知名品牌厂商构建ODM合作关系,实现双赢局面。公司在华东、华北、华南三大主力市场重点布局服务网络,力争做到技术服务的本地化与专业化。

RUKING自动化产品除在传统行业得到广泛应用外,更在部分新兴高端应用领域取得突破,推出了专用型伺服、总线型伺服,提供基于网络架构的系统解决方案,真正为客户创造价值!





研发生产中心

2.5万+

工厂占地面积

260+

资深专业工程师

100+

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。

INTRODUCTION SERVO MOTOR

降低脉动转矩

小型化、高动态

PRODUCT FEATURES

350%

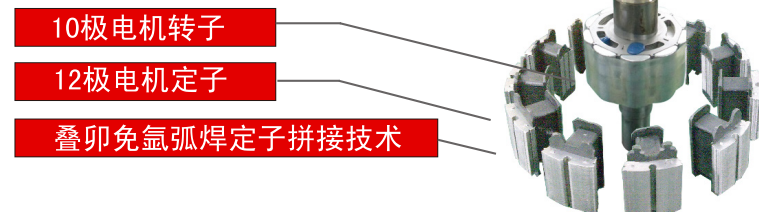
瞬时峰值扭矩

高性能 高稳定性的伺服驱动器

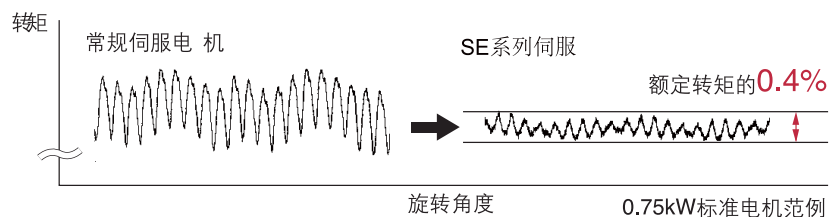
电机产品特点

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!!!

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；



采用10级电机转子、12级电机定子设计，大大降低转矩脉动。



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%

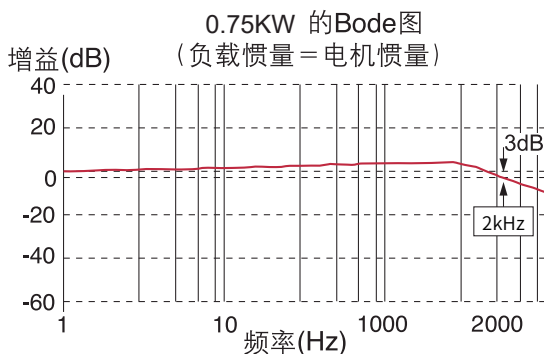
初次使用效率提升, 操作方式同日系品牌高度近似
降低使用门槛, 易于安装维护

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;

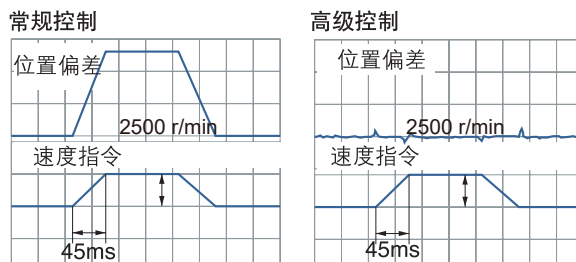


灵活的编码器选型

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
伺服系统主回路接线图
标准接线方式
制动电阻表
驱动器规格
驱动器尺寸
电机规格
电机外观尺寸
T-N 曲线
驱动器配件
软件特色简介
电机引脚与接线



型号说明 >>

RUKING 伺服驱动器型号定义 ▶▶▶

SEA3	—	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
SEA3	SEA3 系列
SEB3	SEB3 系列
HERO	HERO 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
50	5.0KW
75	7.5KW

C

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

D

代码	编码器
R	串行信号
V	串行、并行信号

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
HP	HP 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
130	130*130
180	180*180

E

记号	电机功率
05	50W
10	100W
20	200W
40	400W
75	750W
100	1KW
150	1.5KW
200	2KW
300	3KW
330	3.3KW
400	4KW
460	4.6KW
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)
K	17bit(绝对值磁编)
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	HERO-01NVCP	17bit 增量式磁编	HP5M40-10S30J1 HP5M40-10S30J2	
			23bit 绝对值光编	HP5M40-10S30Q1 HP5M40-10S30Q2 HQ5M40-10D30Q1 HQ5M40-10D30Q2	
	200W	HERO-02NVCP	17bit 增量式磁编	HP5M60-20D30J1 HP5M60-20D30J2 HQ5M60-20D30M1 HQ5M60-20D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M60-20*30Q1 HQ5M60-20*30Q2 HQ5M60-20S30Q1T HQ5M60-20S30Q2T	
	400W	HERO-04NVCP	17bit 增量式磁编	HP5M60-40D30J1 HP5M60-40D30J2 HQ5M60-40D30M1 HQ5M60-40D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M60-40*30Q1 HQ5M60-40*30Q2 HQ5M60-40S30Q1T HQ5M60-40S30Q2T	
	750W	HERO-08NVCP	17bit 增量式磁编	HP5M80-75D30J1 HP5M80-75D30J2 HQ5M80-75D30M1 HQ5M80-75D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M80-75*30Q1 HQ5M80-75*30Q2 HQ5M80-75S30Q1T HQ5M80-75S30Q2T	
	1000W	HERO-10NVCP	17bit 增量式磁编	HP5M80-100D30J1 HP5M80-100D30J2 HQ5M80-100D30M1 HQ5M80-100D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M80-100*30Q1 HQ5M80-100*30Q2	
			17bit 增量式磁编	HQ5M130-100D20M1 HQ5M130-100D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-100D20Q1 HQ5M130-100D20Q2 HQ5M130-100D20Q1T HQ5M130-100D20Q2T	
	1500W	HERO-15NVCP	17bit 增量式磁编	HQ5M130-150D20M1 HQ5M130-150D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-150D20Q1 HQ5M130-150D20Q2 HQ5M130-150D20Q1T HQ5M130-150D20Q2T	



	适配动力线型号		适配编码器线型号	
	无制动器	带制动器	使用增量式系统时	使用绝对值系统时
	RKP0300TAD(3 米) RKP0500TAD(5 米) RKP1000TAD(10 米)	RKP0300TBD(3 米) RKP0500TBD(5 米) RKP1000TBD(10 米)	RKE030TBNB(3 米) RKE050TBNB(5 米) RKE100TBNB(10 米)	RKE030TBAB(3 米) RKE050TBAB(5 米) RKE100TBAB(10 米)
	RKP0301TAD(3 米) RKP0501TAD(5 米) RKP1001TAD(10 米)	RKP0301TBD(3 米) RKP0501TBD(5 米) RKP1001TBD(10 米)		
	RKP0302TCD(3 米) RKP0502TCD(5 米) RKP1002TCD(10 米)	RKP0302TDD(3 米) RKP0502TDD(5 米) RKP1002TDD(10 米)	RKE030TCNB(3 米) RKE050TCNB(5 米) RKE100TCNB(10 米)	RKE030TCAB(3 米) RKE050TCAB(5 米) RKE100TCAB(10 米)

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	SEA3-01NR □□ SEB3-01NR □□	17bit 增量式磁编	HP5M40-10S30J1 HP5M40-10S30J2	
			23bit 绝对值光编	HP5M40-10S30Q1 HP5M40-10S30Q2 HQ5M40-10D30Q1 HQ5M40-10D30Q2	
	200W	SEA3-02NR □□ SEB3-02NR □□	17bit 增量式磁编	HP5M60-20D30J1 HP5M60-20D30J2 HQ5M60-20D30M1 HQ5M60-20D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M60-20*30Q1 HQ5M60-20*30Q2 HQ5M60-20S30Q1T HQ5M60-20S30Q2T	
	400W	SEA3-04NR □□ SEB3-04NR □□	17bit 增量式磁编	HP5M60-40D30J1 HP5M60-40D30J2 HQ5M60-40D30M1 HQ5M60-40D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M60-40*30Q1 HQ5M60-40*30Q2 HQ5M60-40S30Q1T HQ5M60-40S30Q2T	
	750W	SEA3-08NR □□ SEB3-08NR □□	17bit 增量式磁编	HP5M80-75D30J1 HP5M80-75D30J2 HQ5M80-75D30M1 HQ5M80-75D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M80-75*30Q1 HQ5M80-75*30Q2 HQ5M80-75S30Q1T HQ5M80-75S30Q2T	
	1000W	SEA3-10LR □□ SEB3-10LR □□	17bit 增量式磁编	HP5M80-100D30J1 HP5M80-100D30J2 HQ5M80-100D30M1 HQ5M80-100D30M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M80-100*30Q1 HQ5M80-100*30Q2	
			17bit 增量式磁编	HQ5M130-100D20M1 HQ5M130-100D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-100D20Q1 HQ5M130-100D20Q2 HQ5M130-100D20Q1T HQ5M130-100D20Q2T	
	1500W	SEA3-15LR □□ SEB3-15LR □□	17bit 增量式磁编	HQ5M130-150D20M1 HQ5M130-150D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-150D20Q1 HQ5M130-150D20Q2 HQ5M130-150D20Q1T HQ5M130-150D20Q2T	



	适配动力线型号		适配编码器线型号	
	无制动器	带制动器	使用增量式系统时	使用绝对值系统时
	RKP0300TAD(3 米) RKP0500TAD(5 米) RKP1000TAD(10 米)	RKP0300TBD(3 米) RKP0500TBD(5 米) RKP1000TBD(10 米)	RKE030TBNA(3 米) RKE050TBNA(5 米) RKE100TBNA(10 米)	RKE030TBAA(3 米) RKE050TBAA(5 米) RKE100TBAA(10 米)
	RKP0301TAD(3 米) RKP0501TAD(5 米) RKP1001TAD(10 米)	RKP0301TBD(3 米) RKP0501TBD(5 米) RKP1001TBD(10 米)		
	RKP0302TCD(3 米) RKP0502TCD(5 米) RKP1002TCD(10 米)	RKP0302TDD(3 米) RKP0502TDD(5 米) RKP1002TDD(10 米)	RKE030TCNA(3 米) RKE050TCNA(5 米) RKE100TCNA(10 米)	RKE030TCAA(3 米) RKE050TCAA(5 米) RKE100TCAA(10 米)

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	2000W	SEA3-20LR □□ SEB3-20LR □□	17bit 增量式磁编	HQ5M130-200D20M1 HQ5M130-200D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-200D20Q1 HQ5M130-200D20Q2 HQ5M130-200D20Q1T HQ5M130-200D20Q2T	
	3000W	SEA3-30LR □□ SEB3-30LR □□	17bit 增量式磁编	HQ5M130-300D20M1 HQ5M130-300D20M2	
			23bit 绝对值光编	HQ5M130-300D20Q1 HQ5M130-300D20Q2 HQ5M130-300D20Q1T HQ5M130-300D20Q2T	
380V	3000W	SEA3-30HR □□ SEB3-30HR □□	23bit 绝对值光编	HQ5H130-300D20Q1 HQ5H130-300D20Q2	
				HQ5H180-300D20Q1 HQ5H180-300D20Q2 HQ5H180-300D20Q1T HQ5H180-300D20Q2T	
	4000W	SEA3-40HR □□ SEB3-40HR □□	23bit 绝对值光编	HQ5H180-400D20Q1 HQ5H180-400D20Q2 HQ5H180-400D20Q1T HQ5H180-400D20Q2T	
	5000W	SEA3-50HR □□ SEB3-50HR □□	23bit 绝对值光编	HQ5H180-500D20Q1 HQ5H180-500D20Q2 HQ5H180-500D20Q1T HQ5H180-500D20Q2T	

更多具体内容可以咨询 RUKING 伺服产品分销商、代理商、经销商或者本公司客服中心。



	适配动力线型号		适配编码器线型号	
	无制动器	带制动器	使用增量式系统时	使用绝对值系统时
	RKP0302TCD(3 米) RKP0502TCD(5 米) RKP1002TCD(10 米)	RKP0302TDD(3 米) RKP0502TDD(5 米) RKP1002TDD(10 米)	RKE030TCNA(3 米) RKE050TCNA(5 米) RKE100TCNA(10 米)	RKE030TCAA(3 米) RKE050TCAA(5 米) RKE100TCAA(10 米)
	RKP0303TCT(3 米) RKP0503TCT(5 米) RKP1003TCT(10 米)	RKP0303TDT(3 米) RKP0503TDT(5 米) RKP1003TDT(10 米)		
	RKP0303TET(3 米) RKP0503TET(5 米) RKP1003TET(10 米)	RKP0303TFT(3 米) RKP0503TFT(5 米) RKP1003TFT(10 米)		

HERO 伺服驱动 >>



快速

- * 速度环带宽 1kHz
- * 定位时间 $\leq 5\text{ms}$

- * 定位理论精度 $\pm 1\text{rpm}$

方便易用

- * 支持单相 220V 输入，无需接入控制线
- * 配线方便
- * 操作简单
- * 调试软件支持在线自动增益调整

功能丰富

- * 两组增益切换
- * 内置内部位置功能
- * 机器人掉电补偿功能
- * 输入输出功能自定义
- * 再生制动功能
- * 完善的保护功能

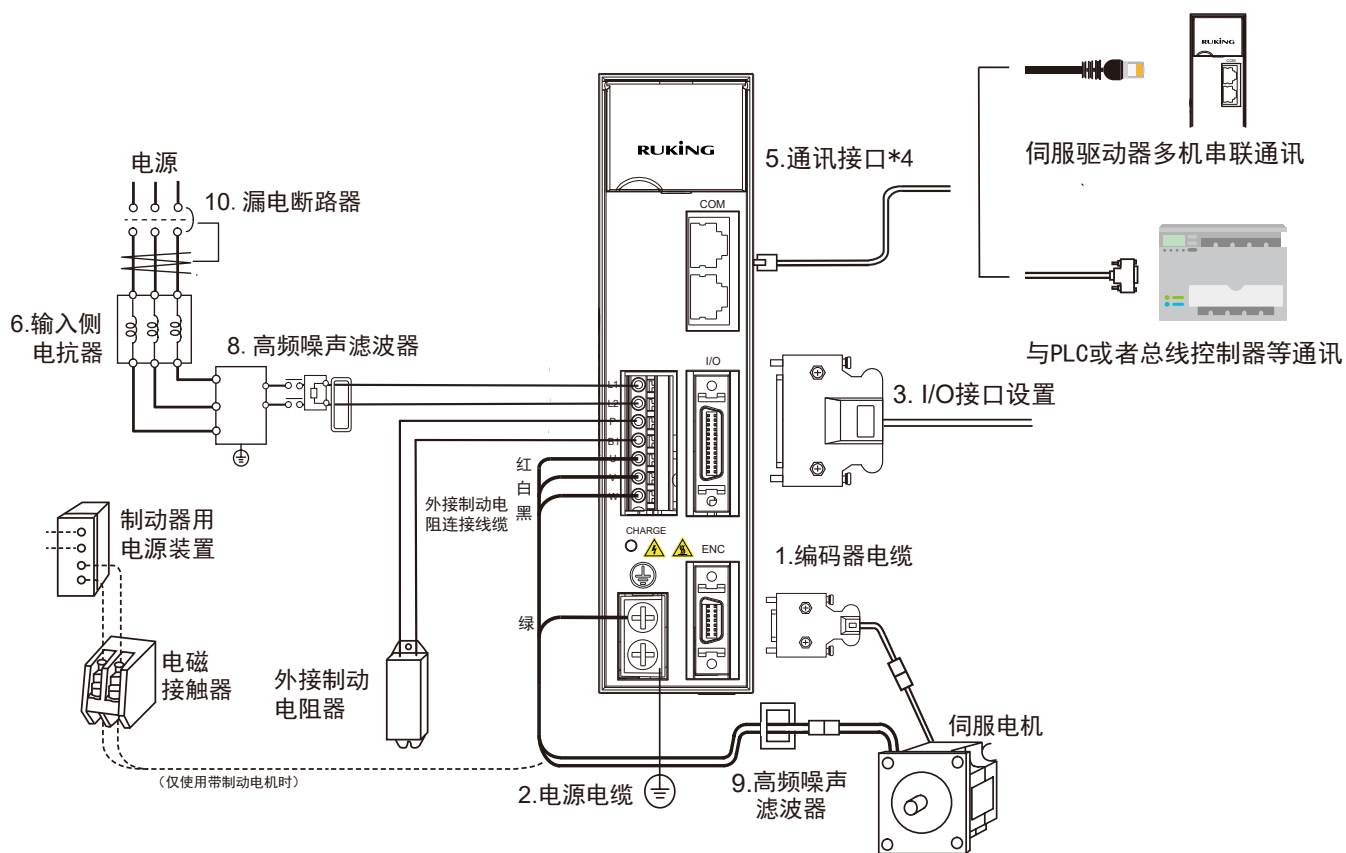


HERO 系列伺服驱动器规格 >>

功率		HERO 系列 伺服驱动器					
项目							
基本规格	适用电机容量 (KW)	0.1	0.2	0.4	0.75	1	1.5
	电源设备容量 (KVA)	0.75	0.75	0.75	1.8	1.8	1.8
	输入电源 (主电路)	单相 200~240V 50/60Hz					
	控制电源	0.2A	0.2A	0.2A	0.3A	0.5A	0.5A
	连续输出电流	1.5A	2.1A	2.9A	4.2A	6.7A	6.7A
	瞬时最大输出电流	4.5A	6.3A	8.7A	12.6A	20.1A	20.1A
	最大瞬时输出比	300%					
	防护结构	开放 IP00			带有冷却风扇开放式 IP00		
	控制模式	位置控制					
	编码器精度	17bit 增量式编码器 / 分辨率: 131072/5 线串行通讯 23bit 绝对值编码器 / 分辨率: 8388608/7 线串行通讯 * 绝对值编码器在作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时, 无需连接绝对值编码器用电池, 将 Pr041 设置为 1 即可					
电子齿轮比设定	1:1000~1000 倍						
输入 / 输出相关功能	位置指令输入	差分信号或集电极开路信号					
	输入信号	6 点输入 (15 种功能) : 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. 零速箱位 15. 转矩限幅					
	输出信号	3 点输出 (10 种功能) : 1. 伺服准备好 2. 报警 3. 定位完成 4. 速度到达 5. 零速箱位 6. 制动解除 7. 报警 1 8. 报警 2 9. 报警 3 10. 转矩限幅					
	编码器监视信号输出	编码器信号 (A/B/Z) 相输出差分信号 Z 相也可以输出集电极开路信号					
内部功能	内置操作器	① 5 个按键 (F S ▲ ▼ ◀ ▶) ② 5 个 LED 显示					
	外部操作器	可连接上位机系统 (485 通讯方式)					
	再生制动电路	无					
	动态制动器	无					
	保护功能	过压、欠电压、过速、过热、过电流、编码器出错等					
运行环境	环境温度 / 贮藏温度	0~+55℃ /-20~+70℃					
	湿度	≤ 90%RH (无结露)					
	振动	≤ 5.88m/s ² 10--60Hz(不允许工作在共振点)					
	安装要求	海拔 1000m 以下, 室内 (无腐蚀性气体和灰尘)					
质量 (kg)		1.0	1.0	1.0	1.5	1.5	1.5

HERO 系列伺服系统主回路接线图 >>

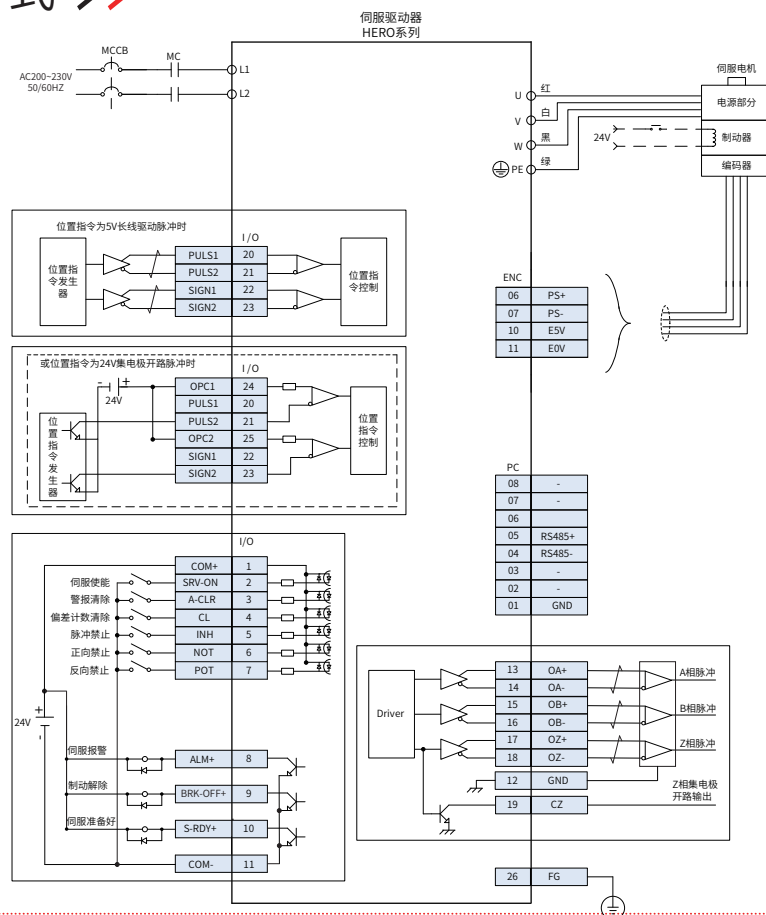
100~1500W 驱动器主回路接线图 >>>



HERO 系列伺服标准接线方式 >>

位置模式标准接线 >>>

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
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	2



制动电阻表 >>

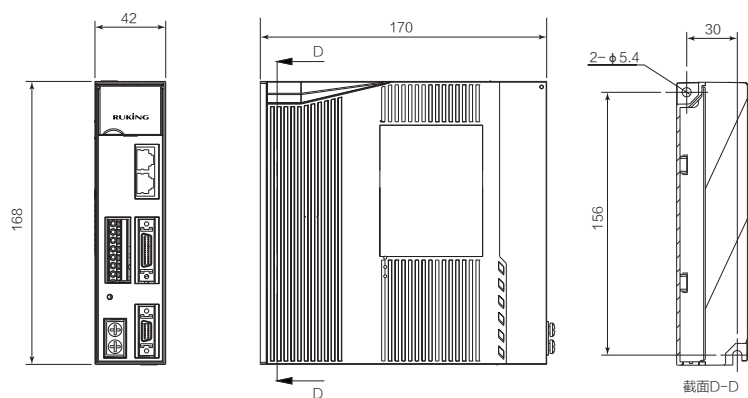
HERO 系列伺服驱动器 制动电阻的规格

系列	伺服驱动器 (KW)	内置制动电阻规格		外接建议 制动电阻规格	最小容许 电阻规格
		电阻值	容量		
220V 系列	100W	—	—	30Ω	30Ω
	200W	—	—	30Ω	30Ω
	400W	—	—	30Ω	30Ω
	750W	—	—	30Ω	30Ω
	1KW	—	—	30Ω	30Ω
	1.5KW	—	—	30Ω	30Ω
备注	所有机种均无内置制动电阻				
	若制动错误产生时, 请加大制动电阻功率				
	制动电阻使用设置请参考 Pr008 和 Pr009				

HERO 系列伺服驱动器尺寸 >>

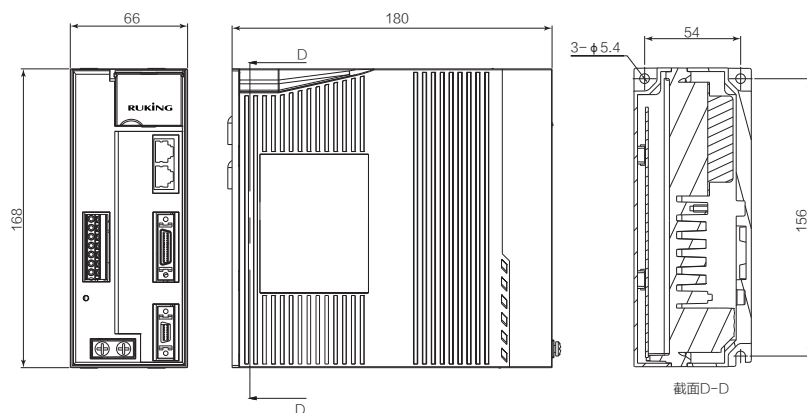
HERO 100W、200W 和 400W 驱动器安装尺寸图

单位: mm



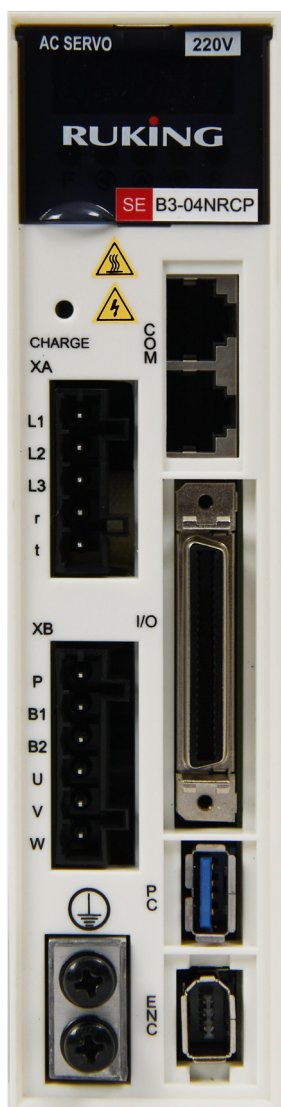
HERO 750W、1KW 和 1.5KW 驱动器安装尺寸图

单位: mm





SEB3 伺服驱动 >>



快速

- * 速度环带宽 2kHz
- * 定位时间 $\leq 4\text{ms}$

精准

- * 标配 23bit 绝对值光编
- * 定位理论精度 $\pm 1\text{rpm}$

方便易用

- * 配线方便
- * 操作简单
- * 调试软件支持在线自动增益调整

功能丰富

- * 两组增益切换
- * 内置内部位置功能
- * 机器人掉电补偿功能
- * 输入输出功能自定义
- * 再生制动功能
- * 完善的保护功能

SEA3 伺服驱动 >>



快速

- * 速度环带宽 2.5kHz
- * 定位时间 $\leq 3\text{ms}$

精准

- * 标配 23bit 绝对值光编
- * 最高可选 16bit 模拟量
- * 定位理论精度 $\pm 1\text{rpm}$

方便易用

- * 配线方便
- * 操作简单
- * 调试软件支持在线自动增益调整

功能丰富

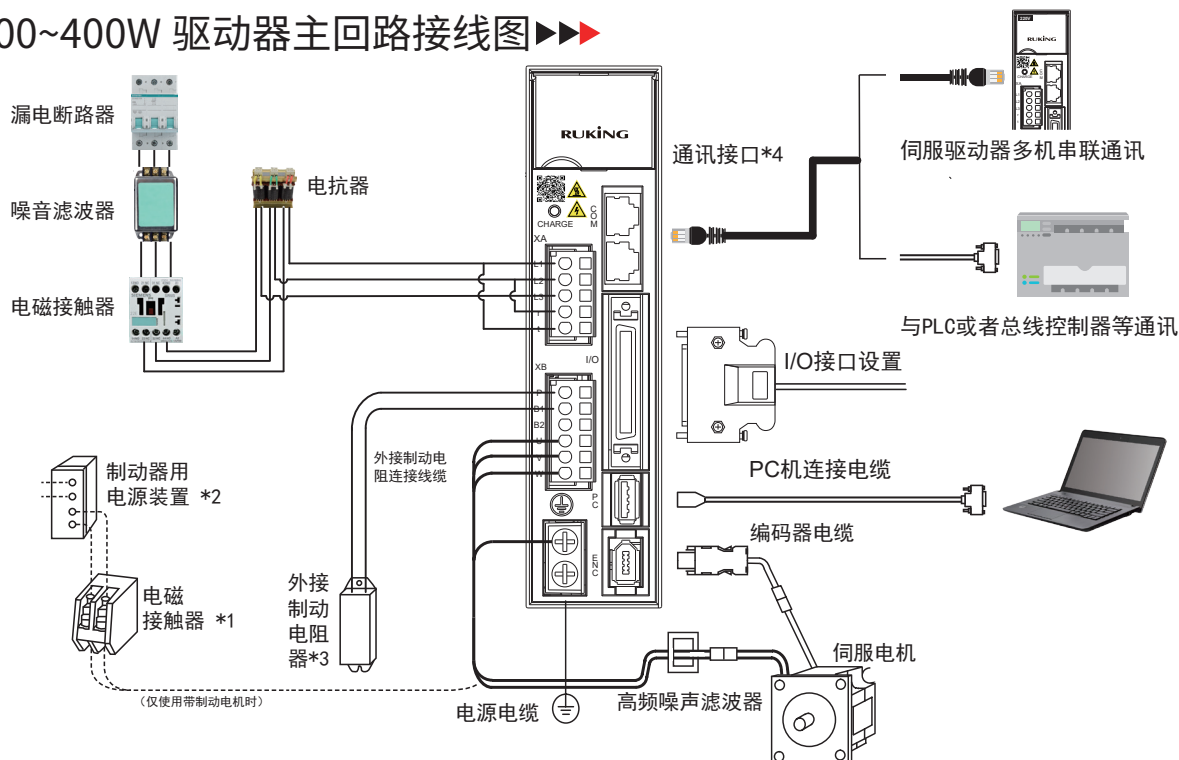
- * 可选择模拟量功能
- * 可选择 EtherCAT 通讯
- * 两组增益切换
- * 内置内部位置功能
- * 机器人掉电补偿功能
- * 输入输出功能自定义
- * 再生制动功能
- * 完善的保护功能

SE 系列驱动器规格 >>

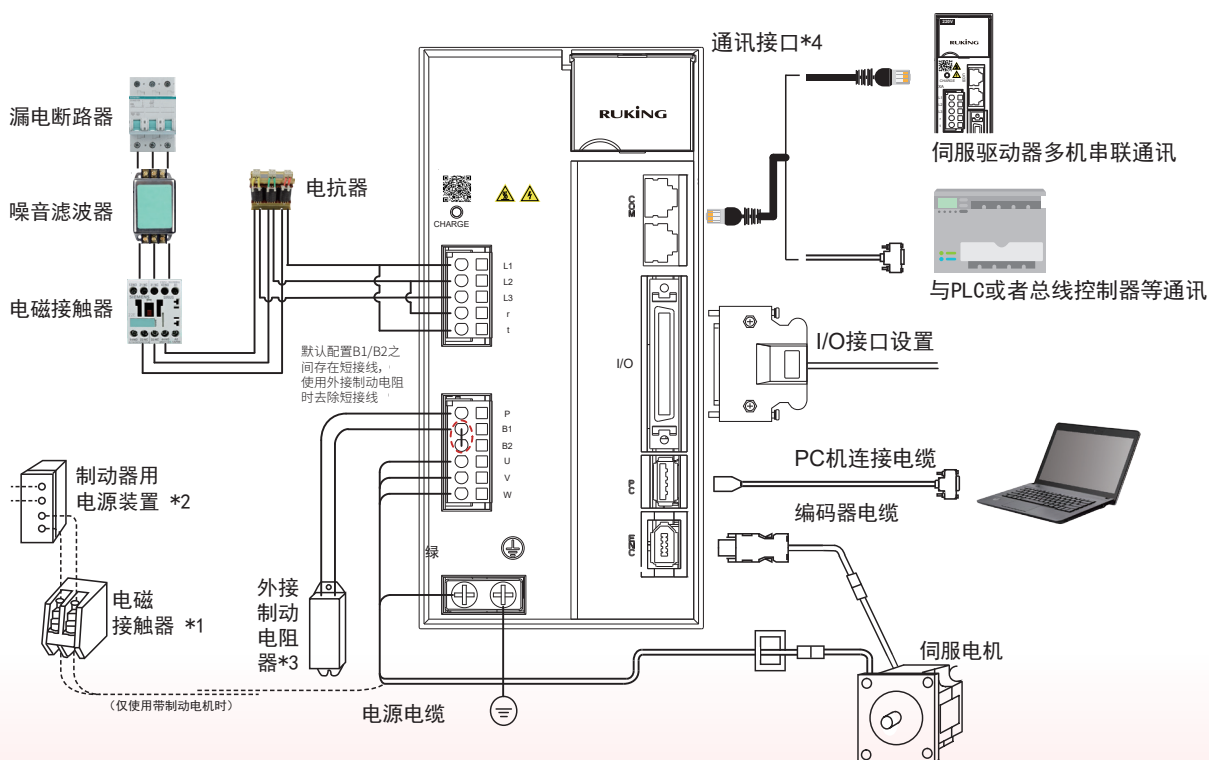
功率		SE 系列 伺服驱动器											
项目		0.1	0.2	0.4	0.75	1	1.5	2	3	3	4	5	
基本规格	适用电机容量 (KW)	0.1	0.2	0.4	0.75	1	1.5	2	3	3	4	5	
	电源设备容量 (KVA)	0.75	0.75	0.75	1.8	1.8	2.5	3.5	5.2	4.8	6.4	8	
	输入电源 (主电路)	单相 / 三相 200~240V 50/60Hz				三相 200~240V 50/60Hz				三相 325~440V 50/60Hz			
	控制电源	0.2A	0.2A	0.2A	0.3A	0.5A	0.5A	0.5A	0.6A	0.2A	0.2A	0.2A	
	连续输出电流	1.5A	2.1A	2.9A	4.2A	6.7A	9.1A	11.5A	13.9A	8.0A	11.7A	15A	
	瞬时最大输出电流	4.5A	6.3A	8.7A	12.6A	20.1A	27.3A	34.5A	42A	20A	30A	37.5A	
	最大瞬时输出比	300%											
	防护结构	开放 IP00			带有冷却风扇开放式 IP00								
	控制模式	位置控制 / 速度控制 / 转矩控制											
	编码器精度	17bit 增量式编码器 / 分辨率: 131072/5 线串行通讯 23bit 绝对值编码器 / 分辨率: 8388608/7 线串行通讯 * 绝对值编码器在作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时, 无需连接绝对值编码器用电池, 将 Pr041 设置为 1 即可											
电子齿轮比设定	1:1000~1000 倍												
输入 / 输出相关功能	速度指令 / 限幅输入	模拟输入: 0 ~ ±10V/ 最大速度 (可设定增益)											
	转矩指令 / 限幅输入	模拟输入: 0 ~ ±10V/ 最大转矩 (可设定增益)											
	位置指令输入	差分信号或集电极开路信号											
	输入信号	8 点输入 (15 种功能): 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											
	输出信号	4 点输出 (10 种功能): 1. 伺服准备好 2. 报警 3. 定位完成 4. 速度到达 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											
	编码器监视信号输出	编码器信号 (A/B/Z) 相输出差分信号 Z 相也可以输出集电极开路信号											
内部功能	内置操作器	① 5 个按键 (F S ▲ ▼ ◀ ▶) ② 5 个 LED 显示											
	外部操作器	可连接上位机系统 (485 通讯方式)											
	再生制动电路	内置 (750W-5KW 含有)											
	保护功能	过压、欠电压、过速、过热、过电流、编码器出错等											
运行环境	环境温度 / 贮藏温度	0~+55℃ /-20~+70℃											
	湿度	≤ 90%RH (无结露)											
	振动	≤ 5.88m/s ² 10--60Hz(不允许工作在共振点)											
	安装要求	海拔 1000m 以下, 室内 (无腐蚀性气体和灰尘)											
质量 (kg)		1.0	1.0	1.0	1.5	1.5	1.9	1.9	2.0	2.0	4.6	4.6	

SE 系列伺服系统主回路接线图 >>

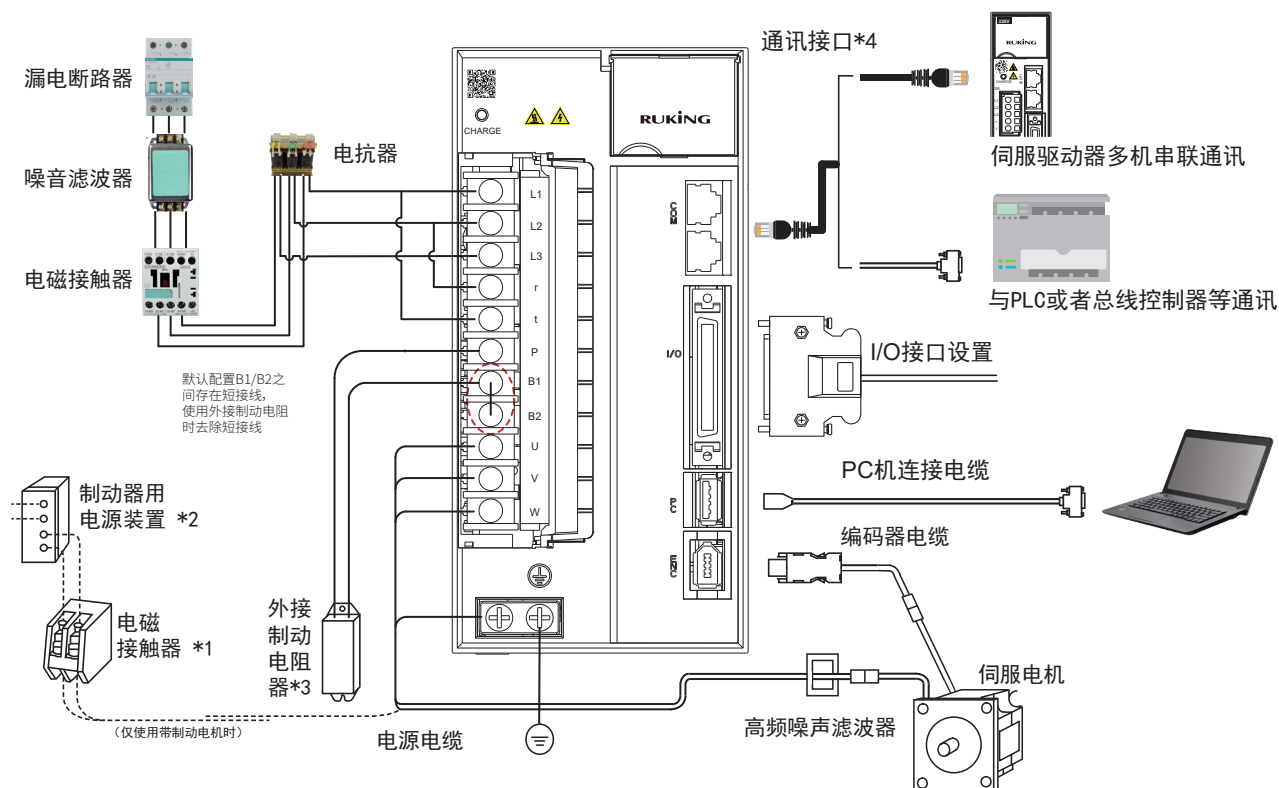
100~400W 驱动器主回路接线图 >>>



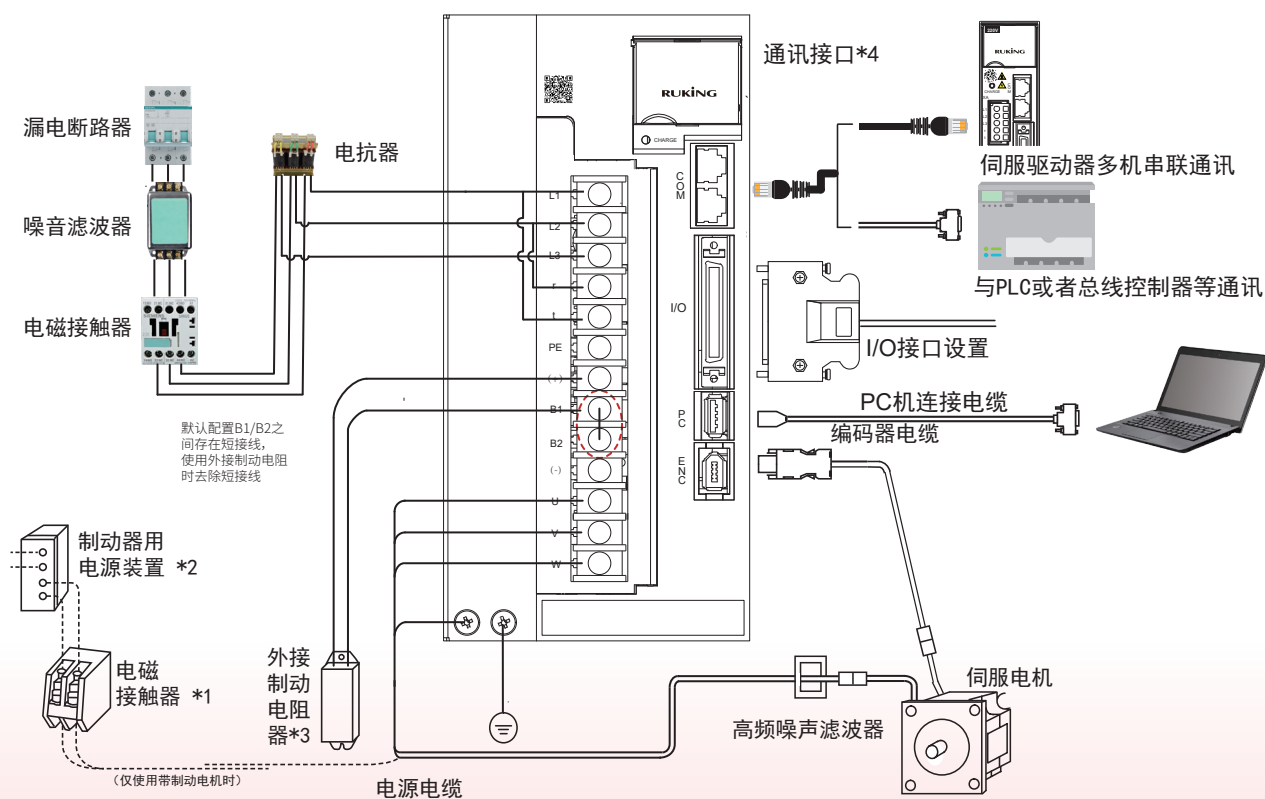
750W~2kW 驱动器主回路接线图 >>>



3kW 驱动器主回路接线图



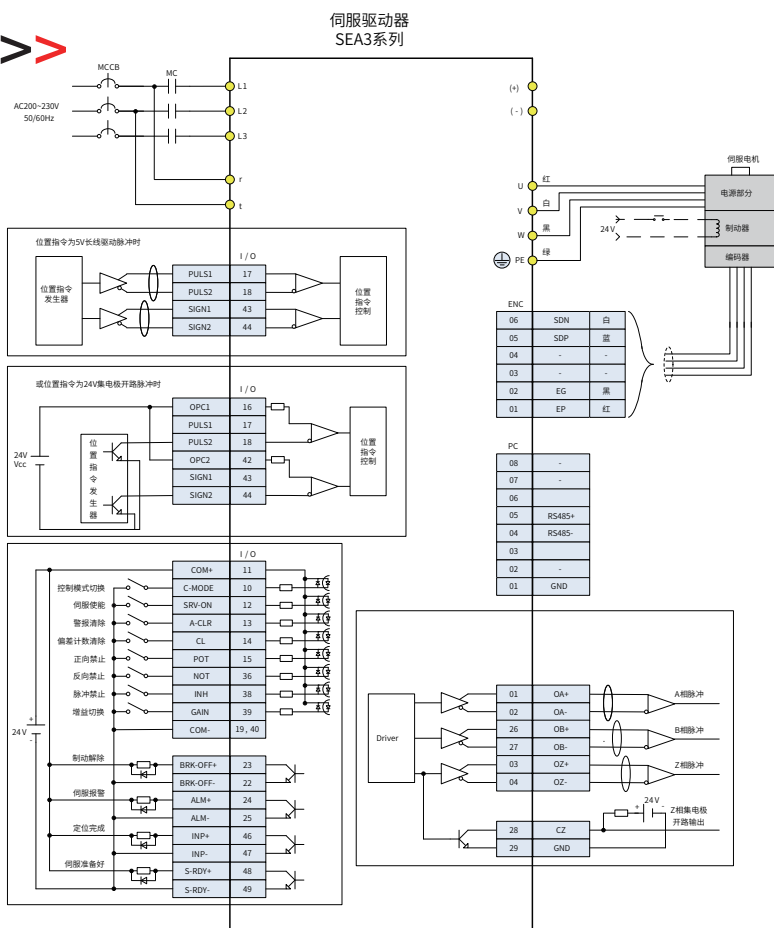
4~5kW 驱动器主回路接线图



SE 系列伺服标准接线方式 >>

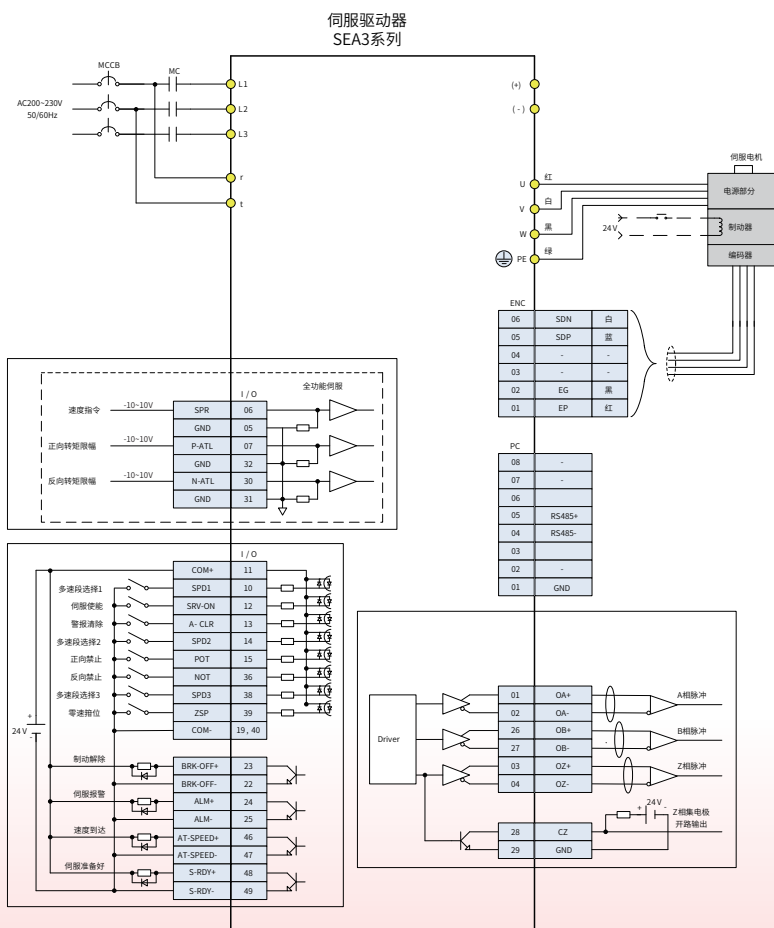
位置模式标准接线

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	2



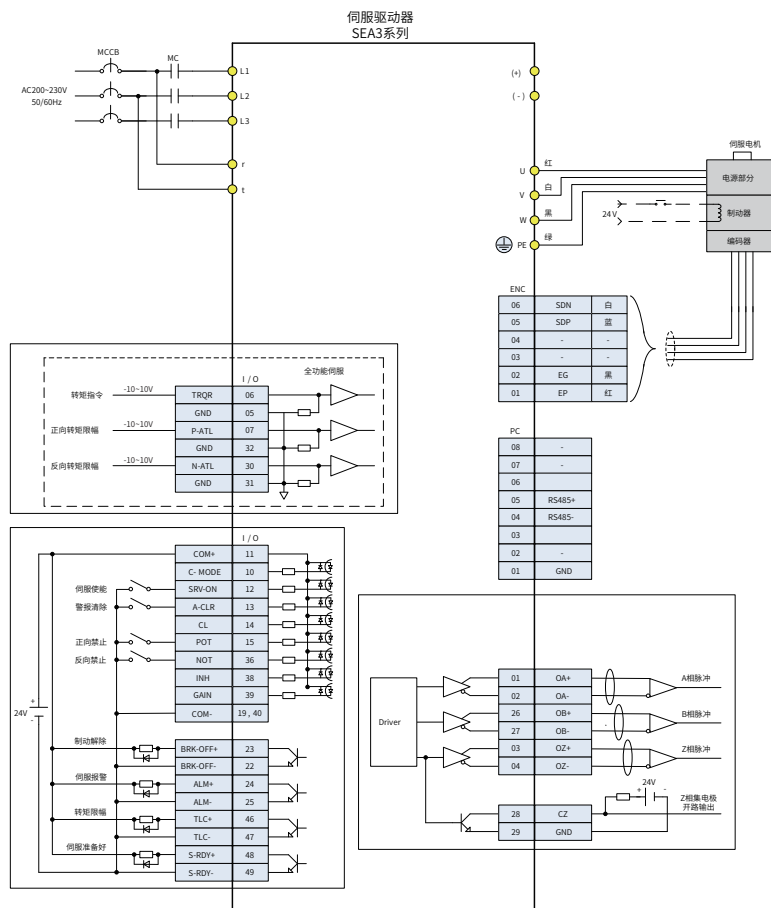
速度模式标准接线

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



制动电阻表

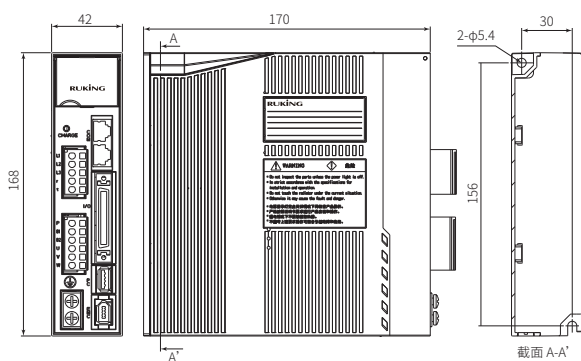
SE 系列伺服驱动器提供的内含制动电阻的规格

系列	伺服驱动器 (KW)	内置制动电阻规格		外接制动电阻最小容许规格
		电阻值	容量	
220V 系列	100W	—	—	25Ω
	200W	—	—	25Ω
	400W	—	—	25Ω
	750W	25Ω	100W	25Ω
	1KW	25Ω	100W	25Ω
	1.5KW	25Ω	100W	25Ω
	2KW	25Ω	100W	25Ω
	3KW	25Ω	100W	25Ω
380V 系列	3KW	25Ω	100W	30Ω
	4KW	50Ω	150W	40Ω
	5KW	50Ω	150W	40Ω
备注	750W-5KW 机种有内置制动电阻			
	若制动错误产生时, 请加大制动电阻功率			
	若情况未获得改善, 请选购制动模块			
	当制动电阻并联时, 其总电阻值请不要小于最小容许电阻值 制动电阻使用设置请参考 Pr008 和 Pr009			

SE 系列驱动器尺寸 >>

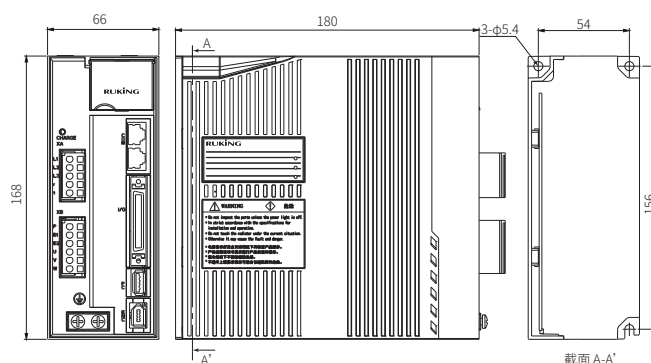
SE 100W、200W 和 400W 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



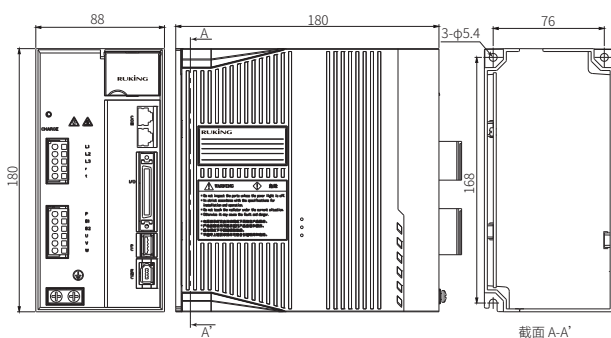
SE 750W 和 1KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



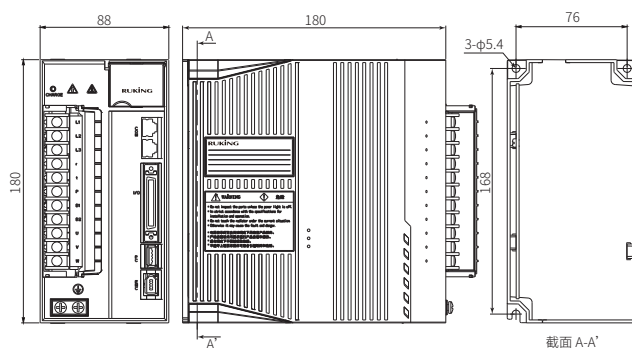
SE 1.5KW 和 2KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



SE 3KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

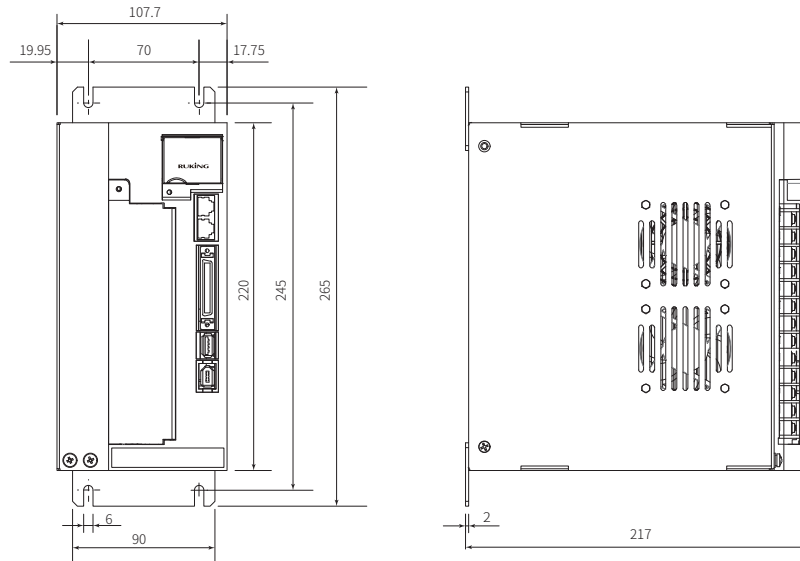
单位: mm





SE 5KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



电机规格 >>



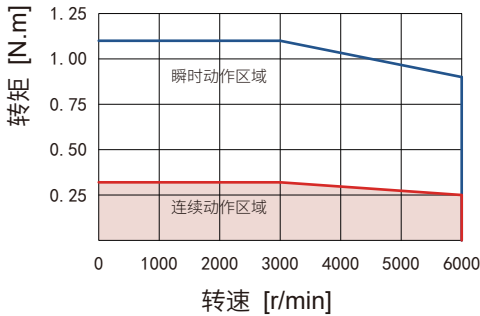
规格

电机型号	IP65	HP5M40-10S30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-01NVCP	
		SEA3-01NRCP	
		SEB3-01NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-01NREC	
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	1.1	
额定电流	A	1.22	
瞬时最大电流	A	4.3	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
反电势	V/krpm	16.7	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.049
		有制动器	0.052
质量	kg	无制动器	0.48
		有制动器	0.75

●制动器规格
 （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力用途。）

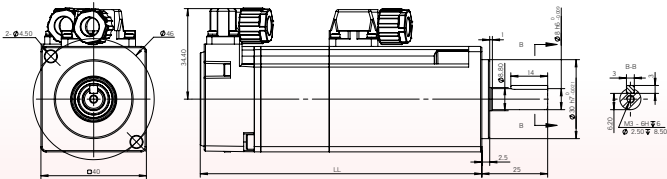
项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.25
静摩擦转矩	N.m	> 0.32

转矩特性



外形尺寸图

制动器	无	有
电机型号	HP5M40-10S30J1	HP5M40-10S30J2
LL	81	107



电机规格 >>

200
W



规格

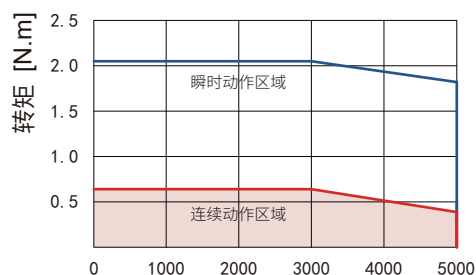
电机型号	IP65	HP5M60-20D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-02NVCP	
		SEA3-02NRCP	
		SEB3-02NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	2.05	
额定电流	A	1.62	
瞬时最大电流	A	5.7	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	25.2	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.3
		有制动器	0.331
质量	kg	无制动器	0.8
		有制动器	1.3

●制动器规格

(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。)

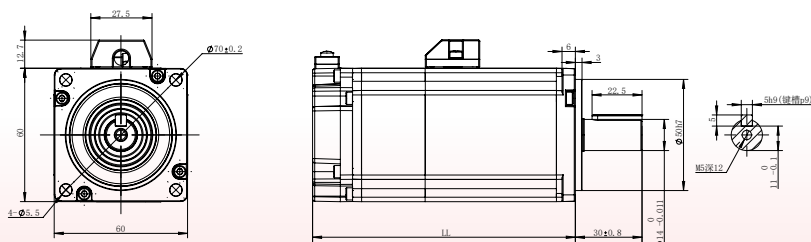
项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.32
静摩擦转矩	N.m	> 0.32

转矩特性



外形尺寸图

制动器	无	有
电机型号	HP5M60-20D30J1	HP5M60-20D30J2
LL	72.7	101.2



电机规格 >>



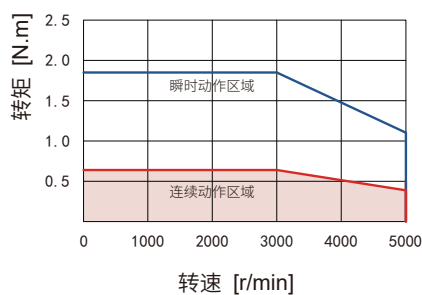
规格

电机型号	IP65	HQ5M60-20D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-02NVCP	
		SEA3-02NRCP	
		SEB3-02NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.92	
额定电流	A	1.5	
瞬时最大电流	A	4.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	27	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.42
		有制动器	0.45
质量	kg	无制动器	0.85
		有制动器	1.58

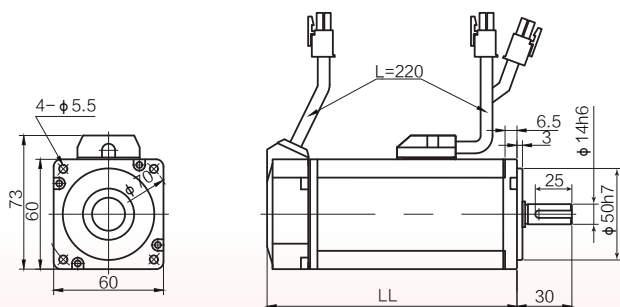
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

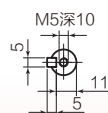
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-20D30M1	HQ5M60-20D30M2
LL	97.5	137





电机规格 >>



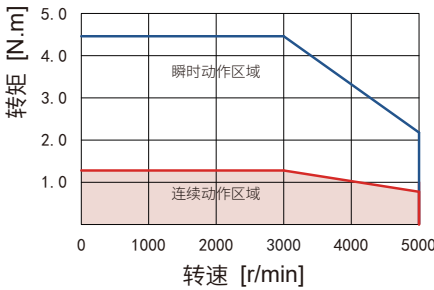
规格

电机型号	IP65	HP5M60-40D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-04NVCP	
		SEA3-04NRCP	
		SEB3-04NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-04NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	400	
额定转矩	N.m	1.27	
瞬时最大转矩	N.m	4.46	
额定电流	A	2.1	
瞬时最大电流	A	7.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	38.4	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	0.56
		有制动器	0.587
质量	kg	无制动器	1.2
		有制动器	1.6

●制动器规格
(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力用途。)

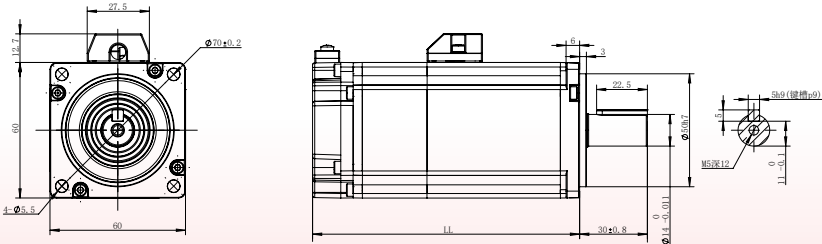
项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.32
静摩擦转矩	N.m	> 1.5

转矩特性



外形尺寸图

制动器	无	有
电机型号	HP5M60-40D30J1	HP5M60-40D30J2
LL	89.7	118.2



电机规格 >>



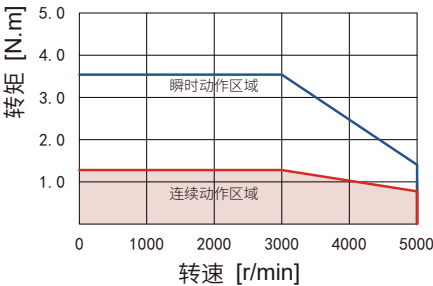
规格

电机型号	IP65	HQ5M60-40D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-04NVCP	
		SEA3-04NRCP	
		SEB3-04NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-04NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	1.27	
瞬时最大转矩	N.m	3.82	
额定电流	A	2.25	
瞬时最大电流	A	6.75	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	35	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.67
		有制动器	0.7
质量	kg	无制动器	1.25
		有制动器	2

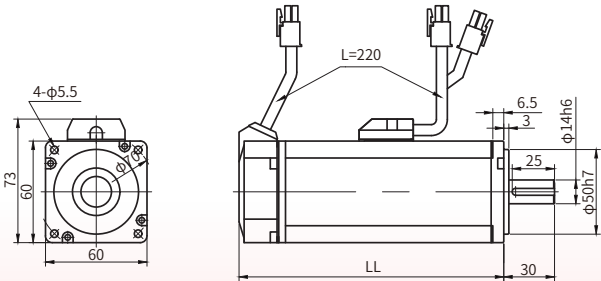
●制动器规格
 （通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。）

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

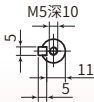
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-40D30M1	HQ5M60-40D30M2
LL	128.5	167





电机规格 >>



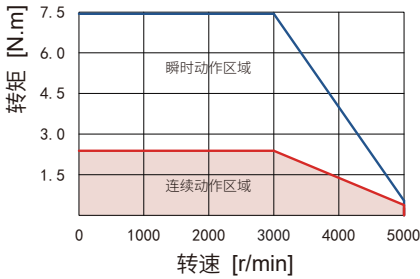
规格

电机型号	IP65	HP5M80-75D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-08NVCP	
		SEA3-08NRCP	
		SEB3-08NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.44	
额定电流	A	3.9	
瞬时最大电流	A	14	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	38.6	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	1.59
		有制动器	1.674
质量	kg	无制动器	2.2
		有制动器	2.93

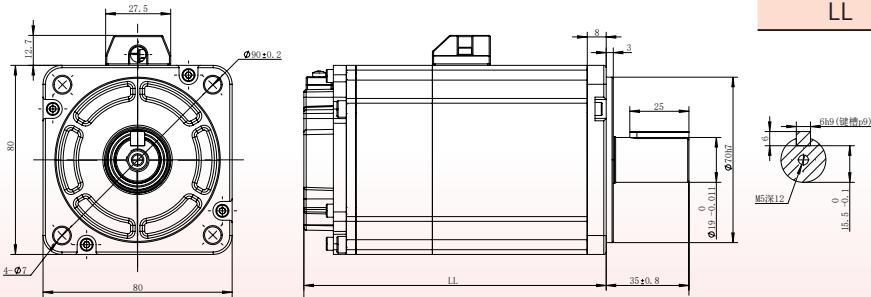
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.32
静摩擦转矩	N.m	> 2.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HP5M80-75D30J1	HP5M80-75D30J2
LL	95.7	127.9

电机规格 >>



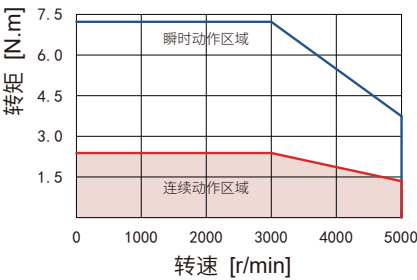
规格

电机型号	IP65	HQ5M80-75D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-08NVCP	
		SEA3-08NRCP	
		SEB3-08NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.17	
额定电流	A	4.87	
瞬时最大电流	A	14.6	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	32	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	1.8
		有制动器	1.9
质量	kg	无制动器	2.45
		有制动器	3.45

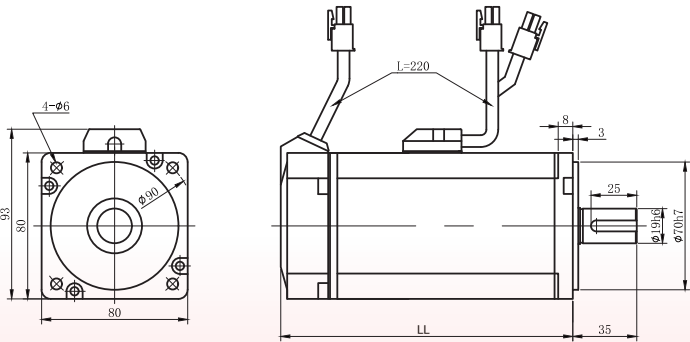
●制动器规格
 （通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。）

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 2.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

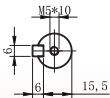
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-75D30M1	HQ5M80-75D30M2
LL	130	169



电机规格 >>

1 KW



规格

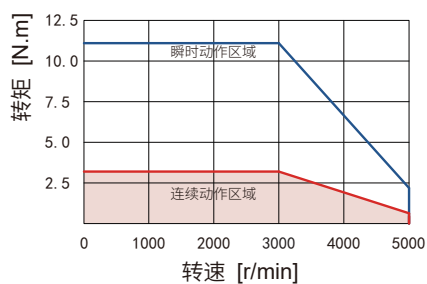
电机型号	IP65	HP5M80-100D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	3.18	
瞬时最大转矩	N.m	11.1	
额定电流	A	5.75	
瞬时最大电流	A	20.7	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	34.8	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	2.03
		有制动器	2.225
质量	kg	无制动器	2.8
		有制动器	3.5

●制动器规格

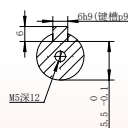
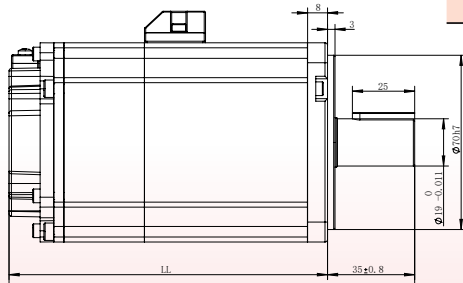
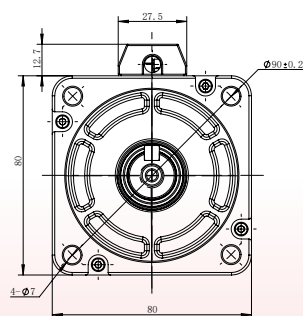
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.35
静摩擦转矩	N.m	> 3.2

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HP5M80-100D30J1	HP5M80-100D30J2
LL	108.7	140.9

电机规格 >>



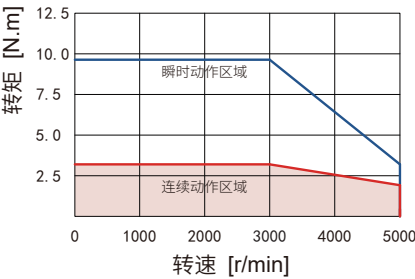
规格

电机型号	IP65	HQ5M80-100D30M □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	3.2	
瞬时最大转矩	N.m	9.6	
额定电流	A	5.4	
瞬时最大电流	A	16.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	38.5	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	3.1
		有制动器	3.2
质量	kg	无制动器	3.3
		有制动器	4.3

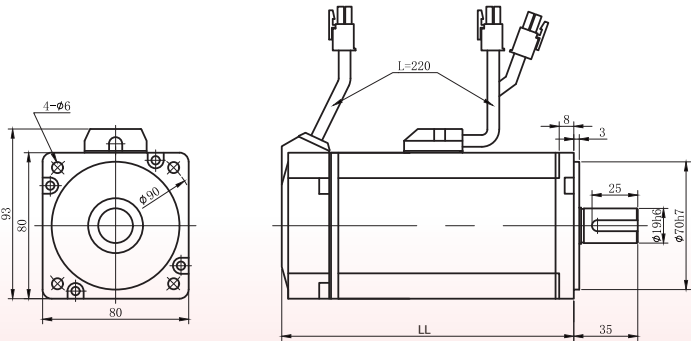
●制动器规格
 （通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。）

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 3.3
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

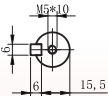
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-100D30M1	HQ5M80-100D30M2
LL	149	192





电机规格 >>



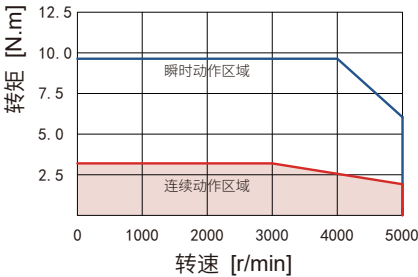
规格

电机型号	IP67	MX102 □ 2LN □ □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	100	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	3.18	
瞬时最大转矩	N.m	9.55	
额定电流	A	6.6	
瞬时最大电流	A	19.9	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	18.2	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	1.51
		有制动器	1.61
质量	kg	无制动器	3.9
		有制动器	5.2

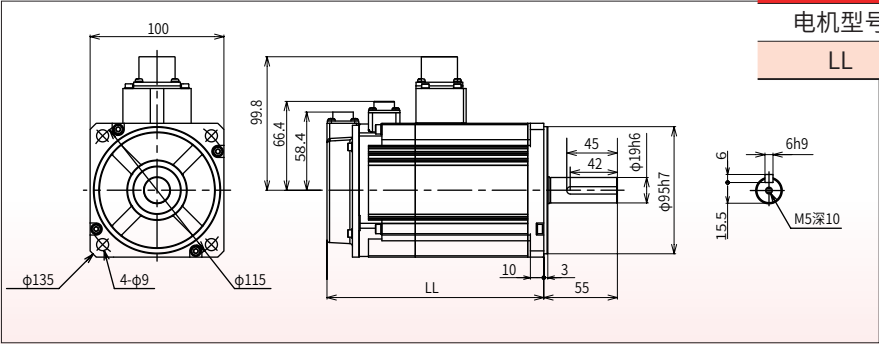
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	≥ 7.8
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	≥ 1V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	MX102N2LN07	MX102A2LN08
LL	130	160

电机规格 >>



规格

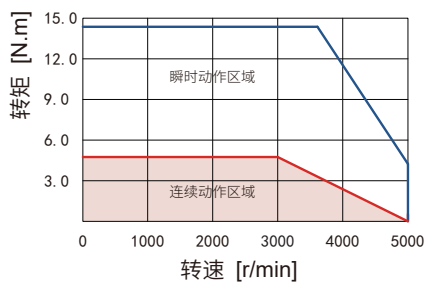
电机型号	IP67	MX152 □ 2LN □ □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-15NVCP	
		SEA3-15LRCP	
		SEB3-15LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	100	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	4.77	
瞬时最大转矩	N.m	14.3	
额定电流	A	8.2	
瞬时最大电流	A	24.9	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	22.3	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	2.8
		有制动器	3.25
质量	kg	无制动器	4.9
		有制动器	6.2

●制动器规格

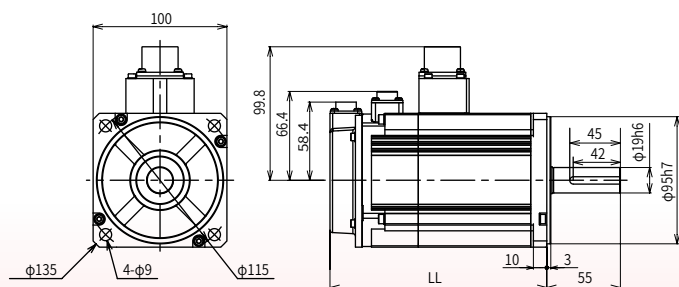
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	≥ 7.8
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	≥ 1V

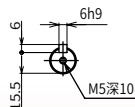
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	MX152N2LN07	MX152A2LN08
LL	149	179





电机规格 >>



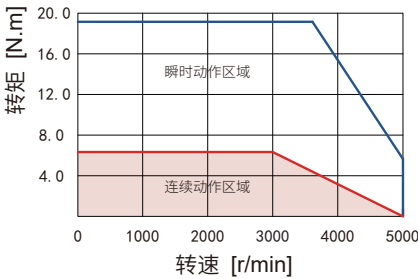
规格

电机型号	IP67	MX202 □ 2LN □ □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-20LRCP	
		SEB3-20LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-20LREC	
法兰	mm	100	
电压	V	220	
额定输出	W	2000	
额定转矩	N.m	6.37	
瞬时最大转矩	N.m	19.1	
额定电流	A	11.3	
瞬时最大电流	A	33.9	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	21.7	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	3.68
		有制动器	4.09
质量	kg	无制动器	6.0
		有制动器	7.3

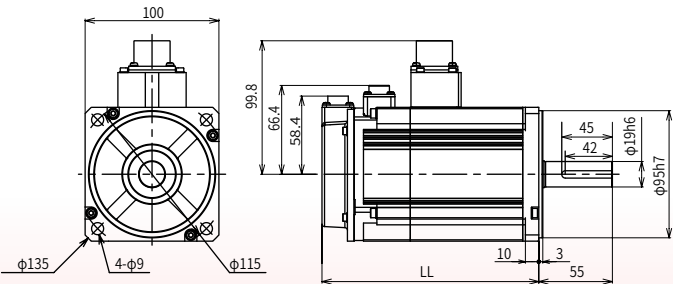
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	≥ 7.8
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	≥ 1V

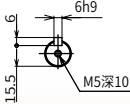
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	MX202N2LN07	MX202A2LN08
LL	168	198



电机规格 >>



规格

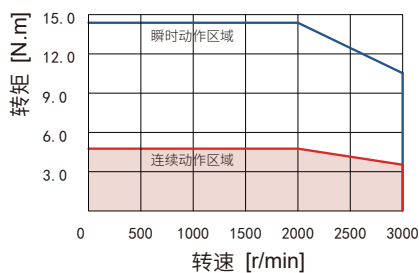
电机型号	IP67	HQ5M130-100D20M □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	4.78	
瞬时最大转矩	N.m	14.34	
额定电流	A	5.9	
瞬时最大电流	A	17.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	49	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	4.6
		有制动器	5.9
质量	kg	无制动器	4.9
		有制动器	7.5

●制动器规格

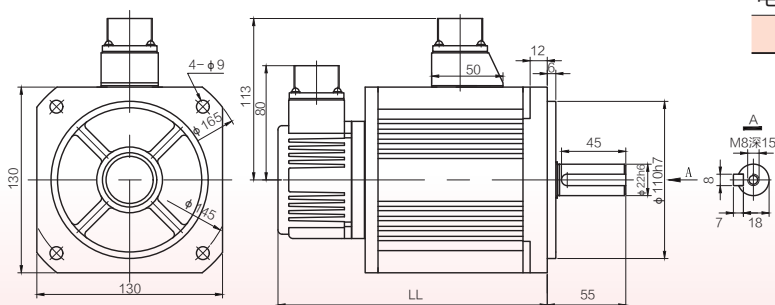
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-100D20M1	HQ5M130-100D20M2
LL	152	188.5

电机规格 >>

规格

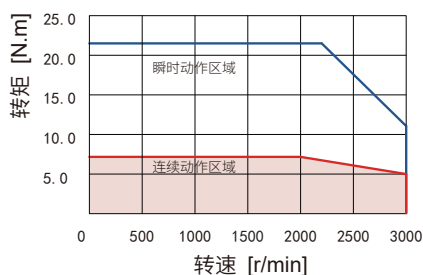
电机型号	IP67	HQ5M130-150D20M □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-15NVCP	
		SEA3-15LRCP	
		SEB3-15LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	7.16	
瞬时最大转矩	N.m	21.5	
额定电流	A	8.4	
瞬时最大电流	A	25.2	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	54	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	6.7
		有制动器	8.0
质量	kg	无制动器	6.4
		有制动器	9



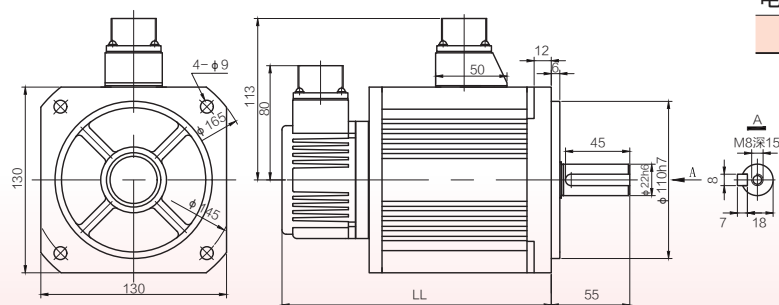
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-150D20M1	HQ5M130-150D20M2
LL	169.5	206

电机规格 >>



规格

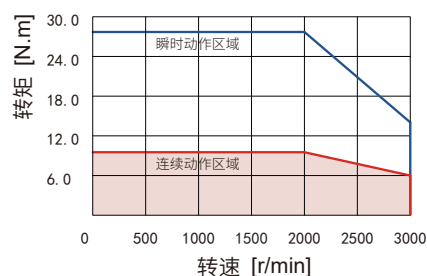
电机型号	IP67	HQ5M130-200D20M □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-20LRCP	
		SEB3-20LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-20LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	2000	
额定转矩	N.m	9.55	
瞬时最大转矩	N.m	28.7	
额定电流	A	10.5	
瞬时最大电流	A	31.5	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	58	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	8.7
		有制动器	10
质量	kg	无制动器	8
		有制动器	10.6

●制动器规格

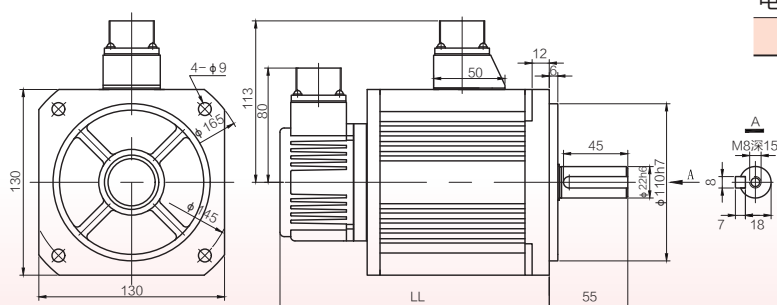
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-200D20M1	HQ5M130-200D20M2
LL	194	230.5



电机规格 >>



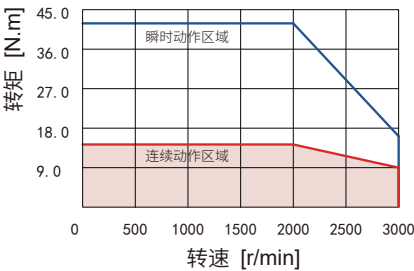
规格

电机型号	IP67	HQ5M130-300D20M □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
		SEB3-30LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	13.9	
瞬时最大电流	A	41.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	66	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

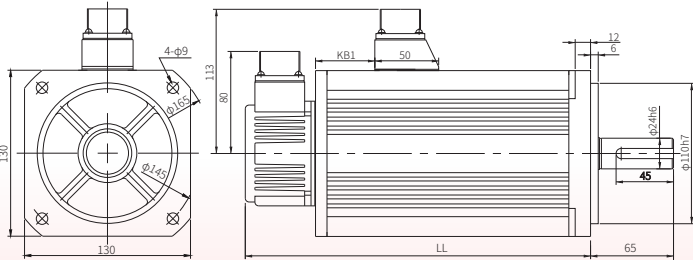
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-300D20M1	HQ5M130-300D20M2
LL	240	276.5

电机规格 >>



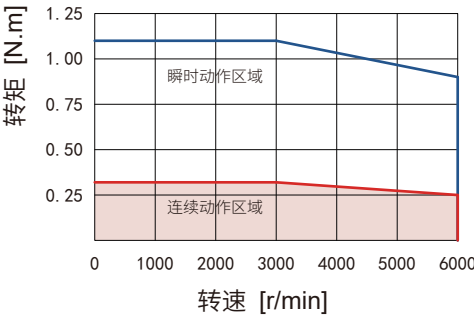
规格

电机型号	IP65	HP5M40-10S30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-01NVCP	
		SEA3-01NRCP	
		SEB3-01NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-01NREC	
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	1.1	
额定电流	A	1.22	
瞬时最大电流	A	4.3	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
反电势	V/krpm	16.7	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.049
		有制动器	0.052
质量	kg	无制动器	0.48
		有制动器	0.75

●制动器规格
 （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力用途。）

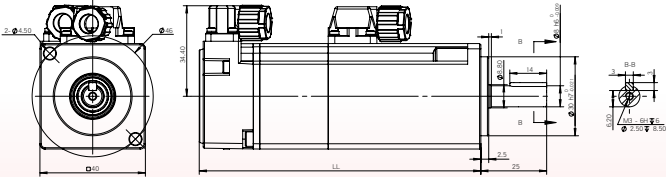
项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.25
静摩擦转矩	N.m	> 0.32

转矩特性



外形尺寸图

制动器	无	有
电机型号	HP5M40-10S30Q1	HP5M40-10S30Q2
LL	81	107



电机规格 >>

100
W

规格

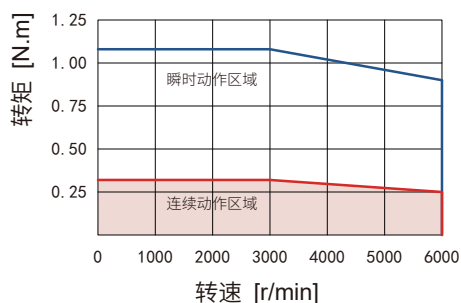
电机型号	IP65	HQ5M40-10D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-01NVCP	
		SEA3-01NRCP	
		SEB3-01NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-01NREC	
法兰	mm	40	
电压	V	220	
额定输出	W	100	
额定转矩	N.m	0.32	
瞬时最大转矩	N.m	1.09	
额定电流	A	1.14	
瞬时最大电流	A	3.42	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
反电势	V/krpm	19	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.11
		有制动器	0.16
质量	kg	无制动器	0.47
		有制动器	0.68

●制动器规格

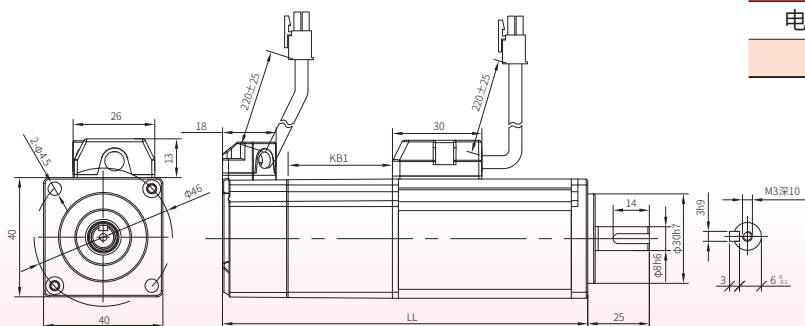
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.25
静摩擦转矩	N.m	≥ 0.3
吸引时间	ms	< 35
释放时间	ms	< 20
吸引电压	V	< 16.8
释放电压	V	< 1.2

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M40-10D30Q1	HQ5M40-10D30Q2
LL	87.5	122.5

电机规格 >>



规格

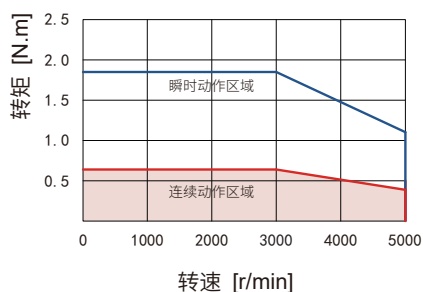
电机型号	IP65	HQ5M60-20S30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-02NVCP	
		SEA3-02NRCP	
		SEB3-02NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.92	
额定电流	A	1.5	
瞬时最大电流	A	4.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	27	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	0.32
		有制动器	0.35
质量	kg	无制动器	0.85
		有制动器	1.58

●制动器规格

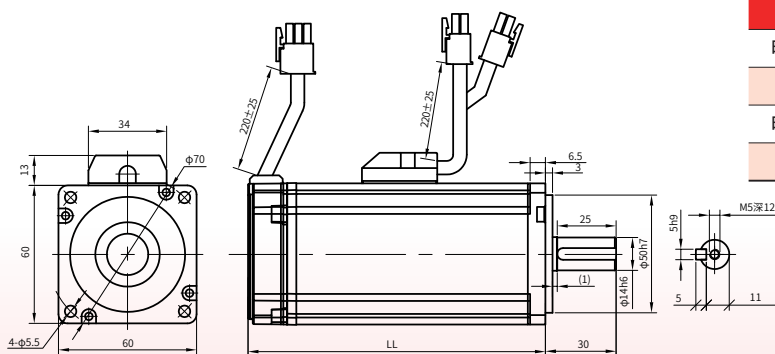
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-20S30Q1	HQ5M60-20S30Q2
LL	76	107
电机型号	HQ5M60-20S30Q1T	HQ5M60-20S30Q2T
LL	82.5	113.5



电机规格 >>



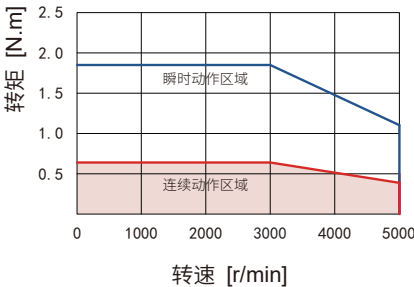
规格

电机型号	IP65	HQ5M60-20D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-02NVCP	
		SEA3-02NRCP	
		SEB3-02NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.92	
额定电流	A	1.5	
瞬时最大电流	A	4.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	27	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	0.42
		有制动器	0.45
质量	kg	无制动器	0.85
		有制动器	1.58

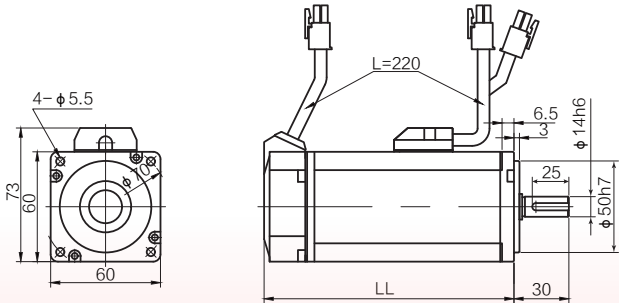
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

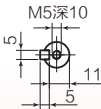
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-20D30Q1	HQ5M60-20D30Q2
LL	114.5	154



电机规格 >>

400
W

低惯量

5000
3000

60
SQUARE

23
BIT
encoder



规格

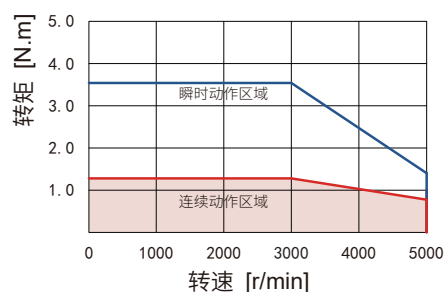
电机型号	IP65	HQ5M60-40S30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-04NVCP	
		SEA3-04NRCP	
		SEB3-04NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-04NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	400	
额定转矩	N.m	1.27	
瞬时最大转矩	N.m	3.82	
额定电流	A	3.4	
瞬时最大电流	A	10.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	27	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.45
		有制动器	0.48
质量	kg	无制动器	1.25
		有制动器	2

●制动器规格

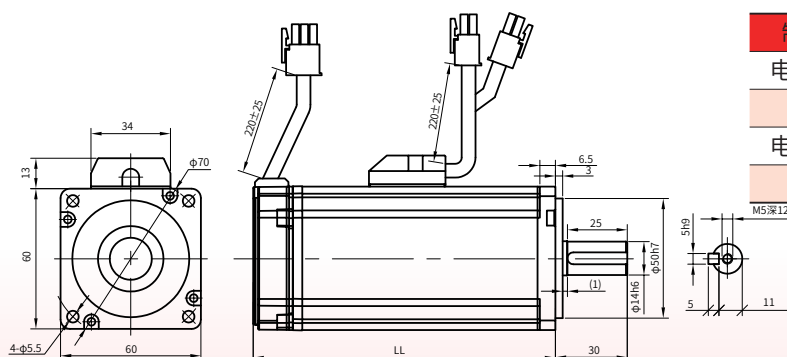
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-40S30Q1	HQ5M60-40S30Q2
LL	92	123
电机型号	HQ5M60-40S30Q1T	HQ5M60-40S30Q2T
LL	98.5	129.5

电机规格 >>



规格

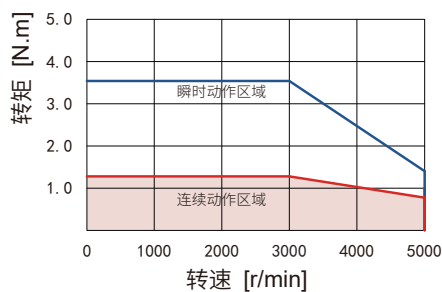
电机型号	IP65	HQ5M60-40D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-04NVCP	
		SEA3-04NRCP	
		SEB3-04NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-04NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	400	
额定转矩	N.m	1.27	
瞬时最大转矩	N.m	3.82	
额定电流	A	2.25	
瞬时最大电流	A	6.75	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	35	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.67
		有制动器	0.7
质量	kg	无制动器	1.25
		有制动器	2

●制动器规格

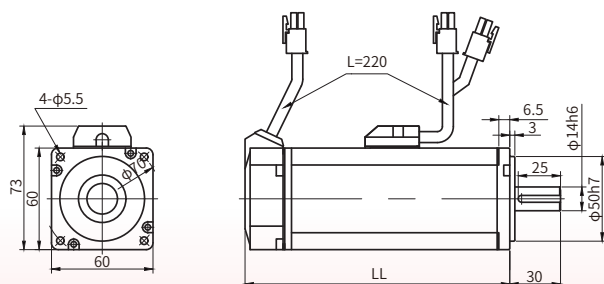
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

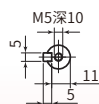
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-40D30Q1	HQ5M60-40D30Q2
LL	144.5	184



电机规格 >>

750
W



5000
3000

80
SQUARE

23
BIT
encoder



规格

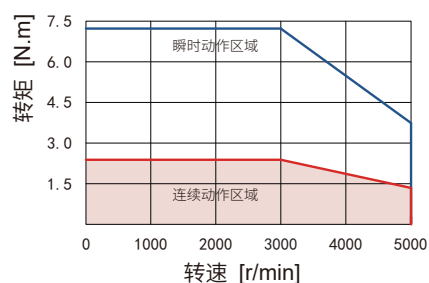
电机型号	IP65	HQ5M80-75S30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-08NVCP	
		SEA3-08NRCP	
		SEB3-08NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.17	
额定电流	A	4.87	
瞬时最大电流	A	14.6	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	32	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	0.79
		有制动器	0.88
质量	kg	无制动器	2.45
		有制动器	3.45

●制动器规格

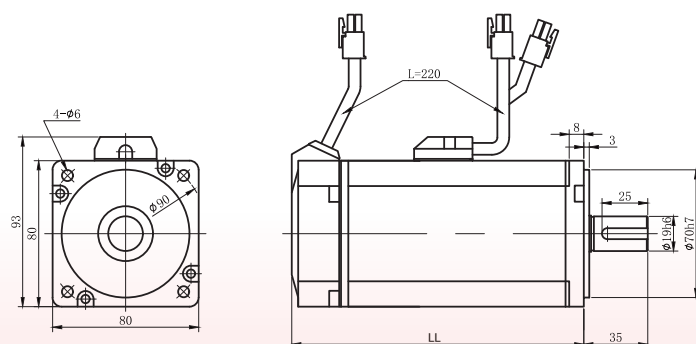
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 2.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

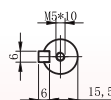
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-75S30Q1 HQ5M80-75S30Q1T	HQ5M80-75S30Q2 HQ5M80-75S30Q2T
LL	113.5	142.5



电机规格 >>



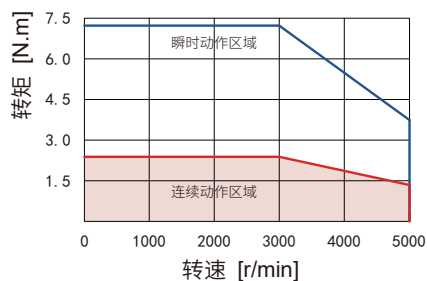
规格

电机型号	IP65	HQ5M80-75D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-08NVCP	
		SEA3-08NRCP	
		SEB3-08NRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.17	
额定电流	A	4.87	
瞬时最大电流	A	14.6	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	32	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	1.51
		有制动器	1.61
质量	kg	无制动器	2.45
		有制动器	3.45

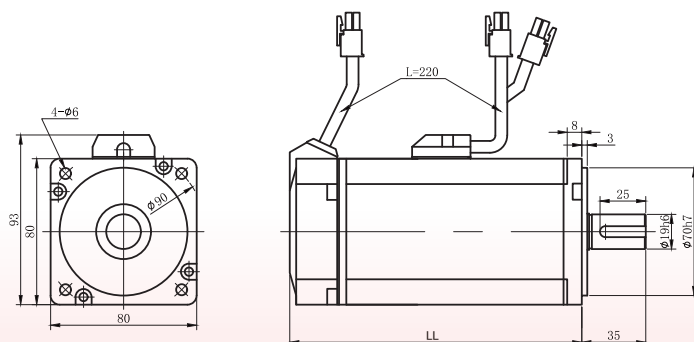
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 2.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

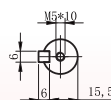
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-75D30Q1	HQ5M80-75D30Q2
LL	130	169



电机规格 >>



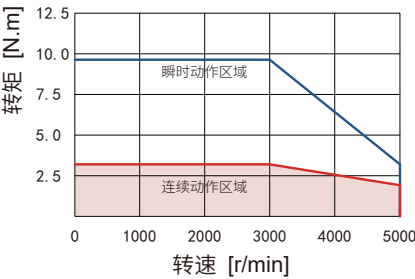
规格

电机型号	IP65	HQ5M80-100D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	3.2	
瞬时最大转矩	N.m	9.6	
额定电流	A	5.4	
瞬时最大电流	A	16.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	38.5	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	3.1
		有制动器	3.2
质量	kg	无制动器	3.3
		有制动器	4.3

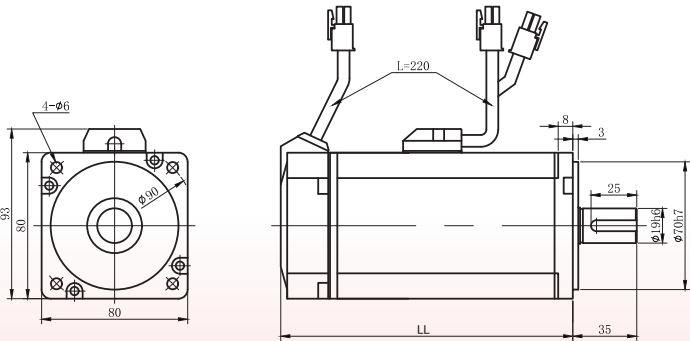
●制动器规格
 （通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。）

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 3.3
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

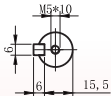
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-100D30Q1	HQ5M80-100D30Q2
LL	149	192





电机规格 >>



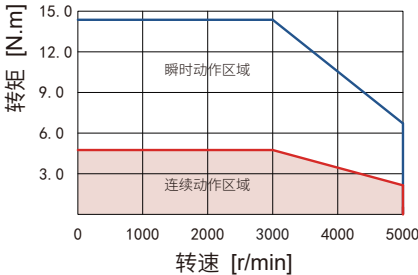
规格

电机型号	IP67	HQ5M130-150D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-15NVCP	
		SEA3-15LRCP	
		SEB3-15LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	4.77	
瞬时最大转矩	N.m	14.3	
额定电流	A	8.5	
瞬时最大电流	A	25.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	41	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2\cdot 10^{-4}$	无制动器	6.7
		有制动器	8.0
质量	kg	无制动器	6.4
		有制动器	9

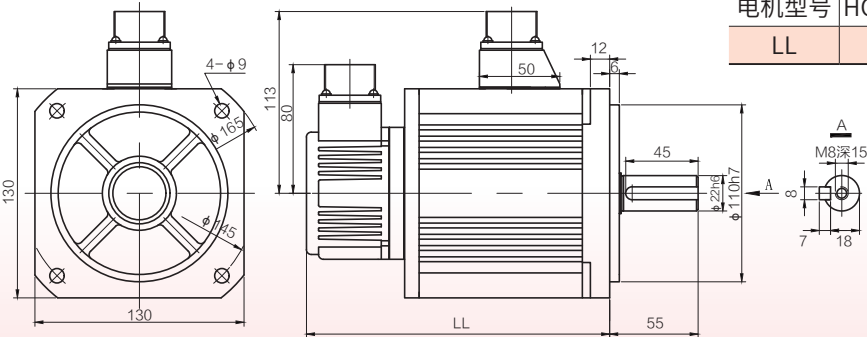
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-150D30Q1	HQ5M130-150D30Q2
LL	169.5	206

电机规格 >>



规格

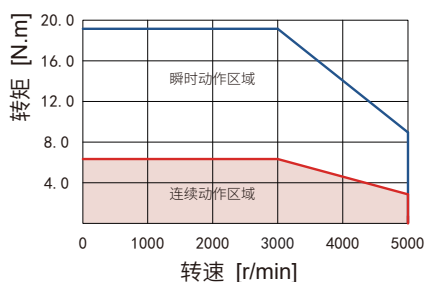
电机型号	IP67	HQ5M130-200D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-20LRCP	
		SEB3-20LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-20LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	2000	
额定转矩	N.m	6.37	
瞬时最大转矩	N.m	19.1	
额定电流	A	10.3	
瞬时最大电流	A	30.9	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	40	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	8.7
		有制动器	10
质量	kg	无制动器	8
		有制动器	10.6

●制动器规格

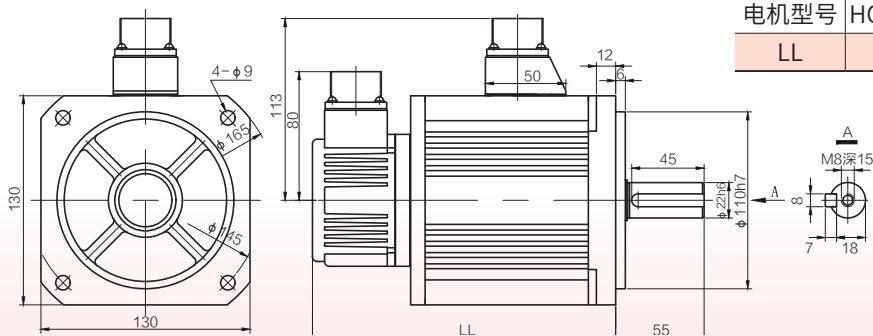
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-200D30Q1	HQ5M130-200D30Q2
LL	194	230.5

电机规格 >>

3
KW



规格

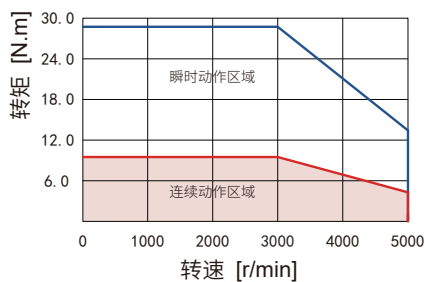
电机型号	IP67	HQ5M130-300D30Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
		SEB3-30LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	9.55	
瞬时最大转矩	N.m	28.7	
额定电流	A	17.8	
瞬时最大电流	A	53.4	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
反电势	V/krpm	31	
转子惯量	$\text{kg} \cdot \text{m}^2 \cdot 10^{-4}$	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

●制动器规格

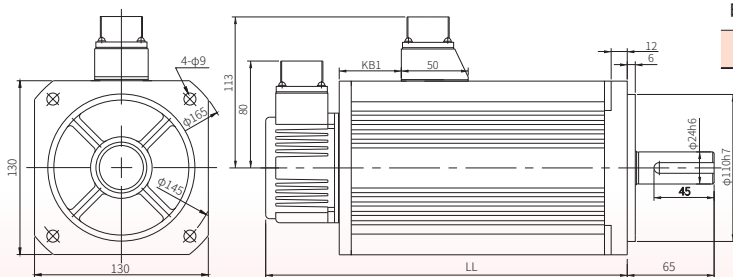
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-300D30Q1	HQ5M130-300D30Q2
LL	240	276.5



电机规格 >>



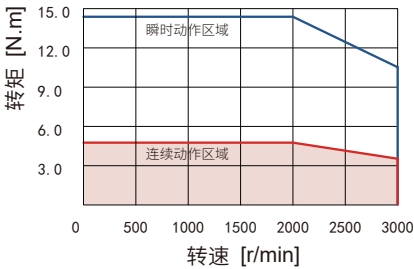
规格

电机型号	IP67	HQ5M130-100D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-10NVCP	
		SEA3-10LRCP	
		SEB3-10LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	4.78	
瞬时最大转矩	N.m	14.34	
额定电流	A	5.9	
瞬时最大电流	A	17.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	49	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	4.6
		有制动器	5.9
质量	kg	无制动器	4.9
		有制动器	7.5

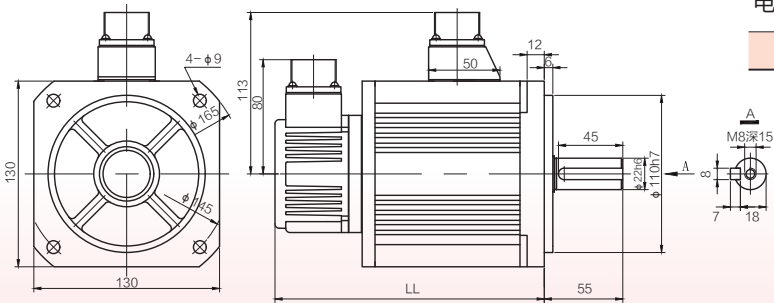
●制动器规格
 （通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。）

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-100D20Q1 HQ5M130-100D20Q1T	HQ5M130-100D20Q2 HQ5M130-100D20Q2T
LL	152	188.5

电机规格 >>

1.5
KW



规格

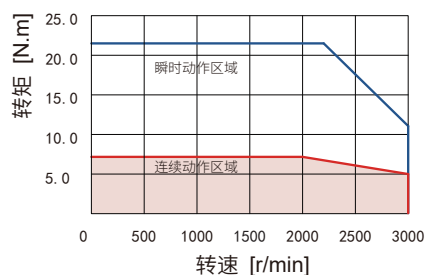
电机型号	IP67	HQ5M130-150D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	HERO-15NVCP	
		SEA3-15LRCP	
		SEB3-15LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	7.16	
瞬时最大转矩	N.m	21.5	
额定电流	A	8.4	
瞬时最大电流	A	25.2	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	54	
转子惯量	$\text{kg} \cdot \text{m}^2 \cdot 10^{-4}$	无制动器	6.7
		有制动器	8.0
质量	kg	无制动器	6.4
		有制动器	9

●制动器规格

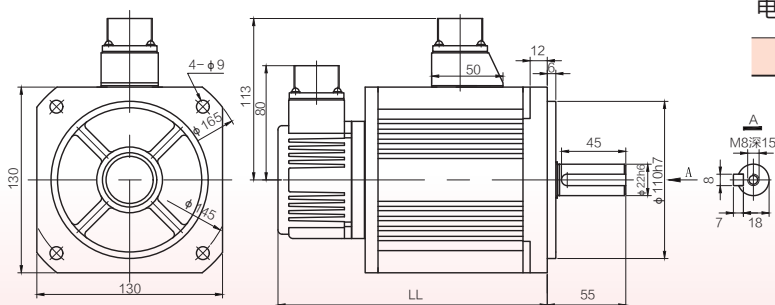
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-150D20Q1 HQ5M130-150D20Q1T	HQ5M130-150D20Q2 HQ5M130-150D20Q2T
LL	169.5	206

电机规格 >>

3
KW



规格

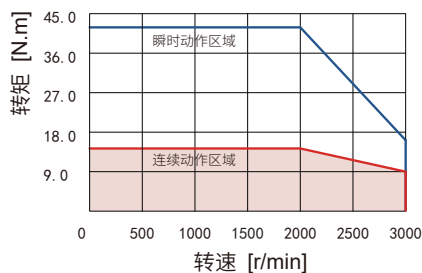
电机型号	IP67	HQ5M130-300D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
		SEB3-30LRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	13.9	
瞬时最大电流	A	41.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	66	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \cdot 10^{-4}$	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

●制动器规格

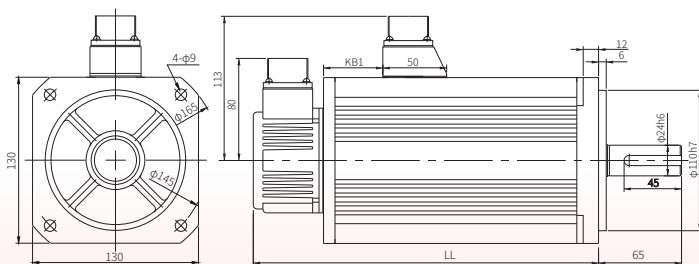
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M130-300D20Q1	HQ5M130-300D20Q2
LL	240	276.5

电机规格 >>



规格

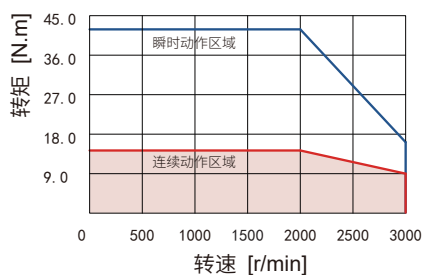
电机型号	IP67	HQ5H130-300D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30HRC	
		SEB3-30HRC	
	EtherCAT 型	SEA3-30HREC	
法兰	mm	130	
电压	V	380	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	7.8	
瞬时最大电流	A	22.4	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	118	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

●制动器规格

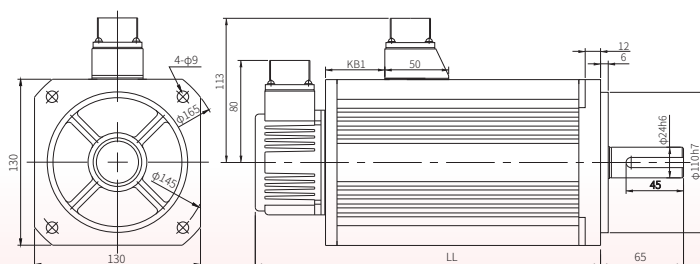
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5H130-300D20Q1	HQ5H130-300D20Q2
LL	240	276.5

电机规格 >>



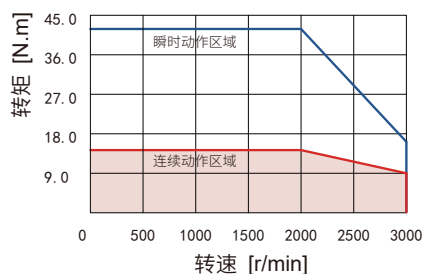
规格

电机型号	IP67	HQ5H180-300D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30HRC	
		SEB3-30HRC	
	EtherCAT 型	SEA3-30HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	9.5	
瞬时最大电流	A	28.5	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	104	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	30.5
		有制动器	32.5
质量	kg	无制动器	11.6
		有制动器	15

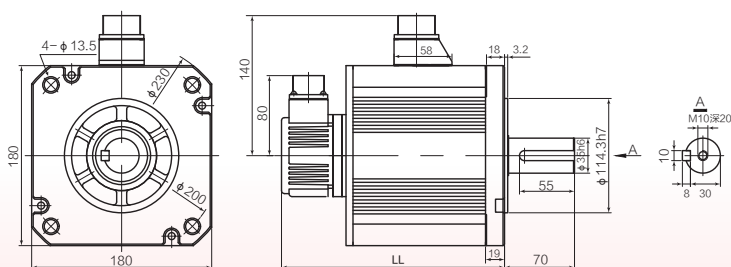
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5H180-300D20Q1 HQ5H180-300D20Q1T	HQ5H180-300D20Q2 HQ5H180-300D20Q2T
LL	240	276.5

电机规格 >>



规格

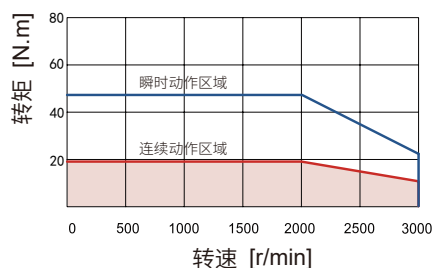
电机型号	IP67	HQ5H180-400D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-40HRC	
		SEB3-40HRC	
	EtherCAT 型	SEA3-40HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	4000	
额定转矩	N.m	19.1	
瞬时最大转矩	N.m	47.8	
额定电流	A	11.6	
瞬时最大电流	A	29	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	105	
转子惯量	$\text{kg}\cdot\text{m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	40.2
		有制动器	41.8
质量	kg	无制动器	15.8
		有制动器	19.2

●制动器规格

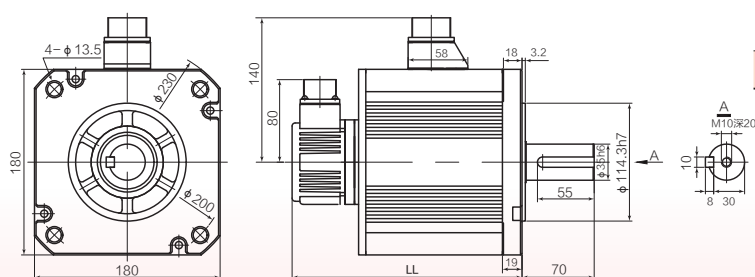
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5H180-400D20Q1 HQ5H180-400D20Q1T	HQ5H180-400D20Q2 HQ5H180-400D20Q2T
LL	197.5	237.5



电机规格 >>



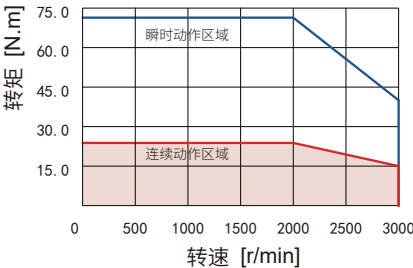
规格

电机型号	IP67	HQ5H180-500D20Q □	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-50HRCP	
		SEB3-50HRCP	
	EtherCAT 型	SEA3-50HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	5000	
额定转矩	N.m	23.9	
瞬时最大转矩	N.m	71.7	
额定电流	A	13.3	
瞬时最大电流	A	40	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
反电势	V/krpm	117	
转子惯量	$\text{kg.m}^2 \times 10^{-4}$	无制动器	48
		有制动器	55.2
质量	kg	无制动器	18.7
		有制动器	22.1

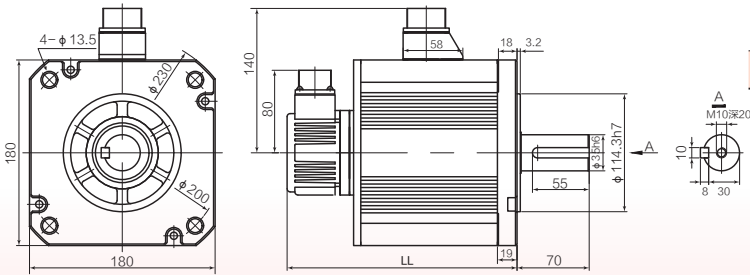
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图

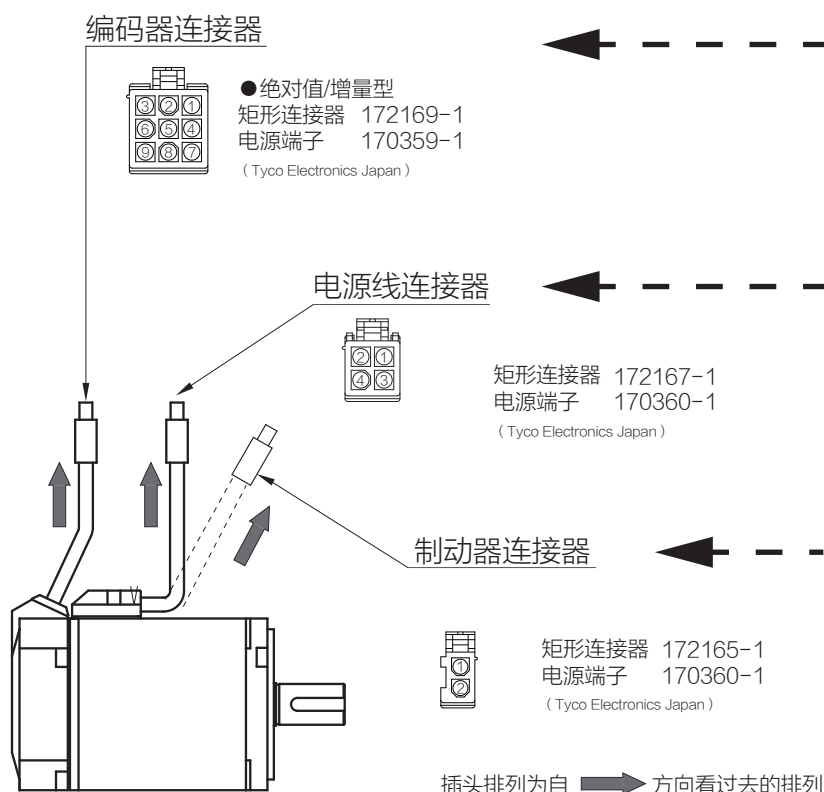


制动器	无	有
电机型号	HQ5H180-500D20Q1 HQ5H180-500D20Q1T	HQ5H180-500D20Q2 HQ5H180-500D20Q2T
LL	217.5	257.5

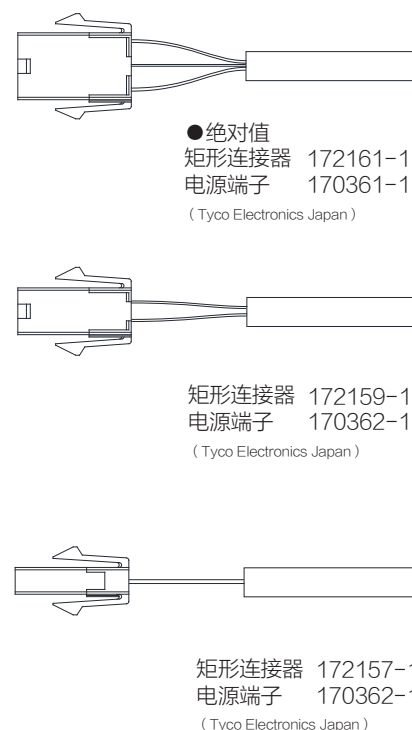
电机连接器 >>

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

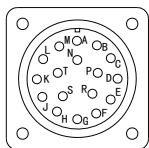


电机连接器 >>

电机 1kW~5kW □ 130mm 及以上 ▶▶▶

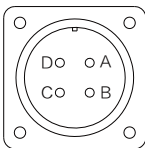
电机连接器

编码器连接器

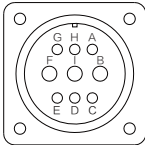


● 增量型 绝对值 兼用
MS3108B20-29P

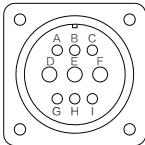
电机电源连接器



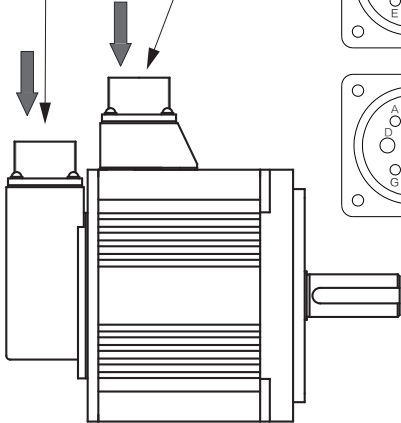
● 130mm 法兰
MS3108B20-4P
● 180mm 法兰
MS3108B22-22P



● 130mm 法兰
MS3108B20-18P

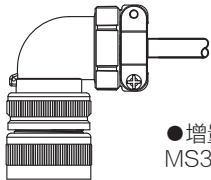


● 180mm 法兰
MS3108B24-11P

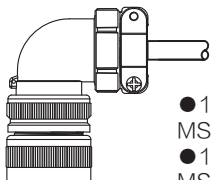


插头排列为自 → 方向看过去的排列

电缆连接器



● 增量型 绝对值 兼用
MS3108B20-29S



● 130mm 法兰
MS3108B20-4S
● 180mm 法兰
MS3108B22-22S

● 130mm 法兰
MS3108B20-18S

● 180mm 法兰
MS3108B24-11S

名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力 (130/180 法兰)	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 (130 法兰)	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		
电机带制动动力 (180 法兰)	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 (增量式)	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 (绝对值)	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

(*) 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
	S	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	0.5mm²
	1	0.75mm²
	2	1.5mm²
	3	2.5mm²
	4	4.0mm²

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

G	代码	定义
	A	SM-6P
B	SCSI 14P	

B	代码	定义
	E	编码器线

D	代码	定义
	T	柔性线缆
	S	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

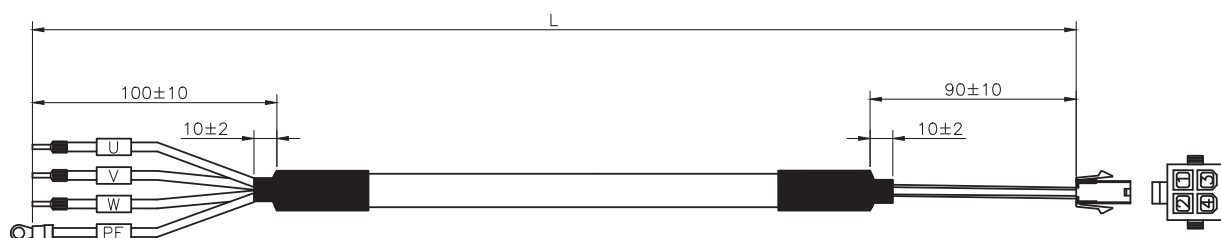


电机动力电缆 >>



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

[单位: mm]

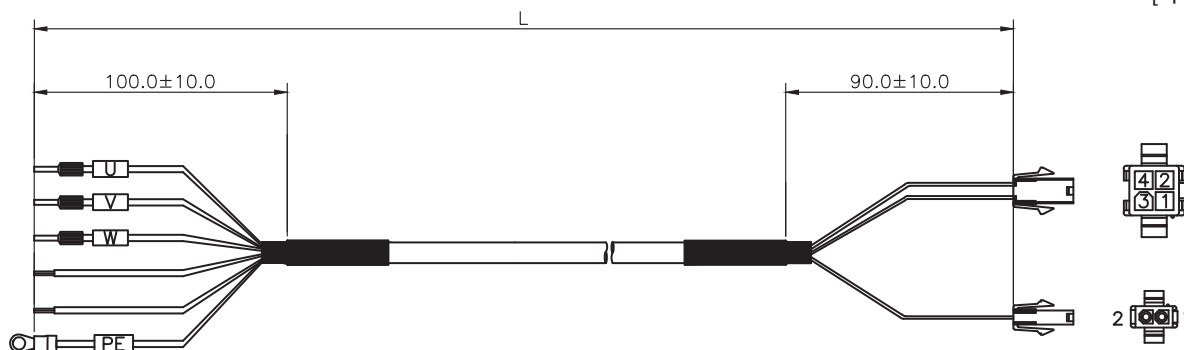


名称	型号
连接器	172159-1
连接器 PIN	170362-1
管型端子	E1012
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.50mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKP0300TAD
5	RKP0500TAD
10	RKP1000TAD

型号	RKP***1TBD	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	E1012
圆形端子	RV 1.25-4S
电缆	4*0.75mm ² +2*0.30mm ² 柔性线缆

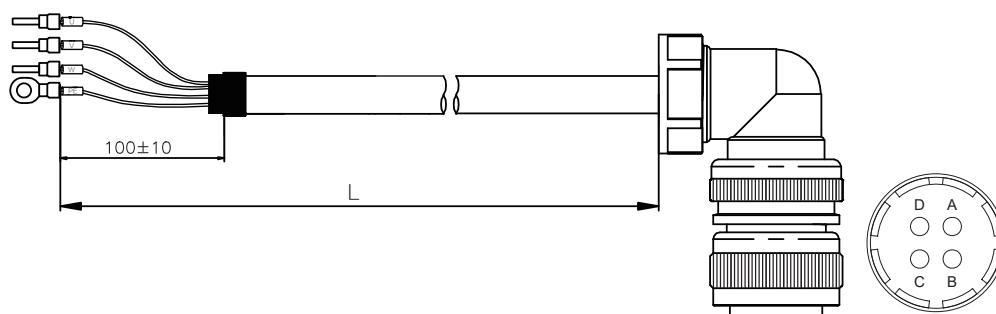
L(m)	型号
3	RKP0301TBD
5	RKP0501TBD
10	RKP1001TBD

电机动力电缆 >>



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

[单位: mm]

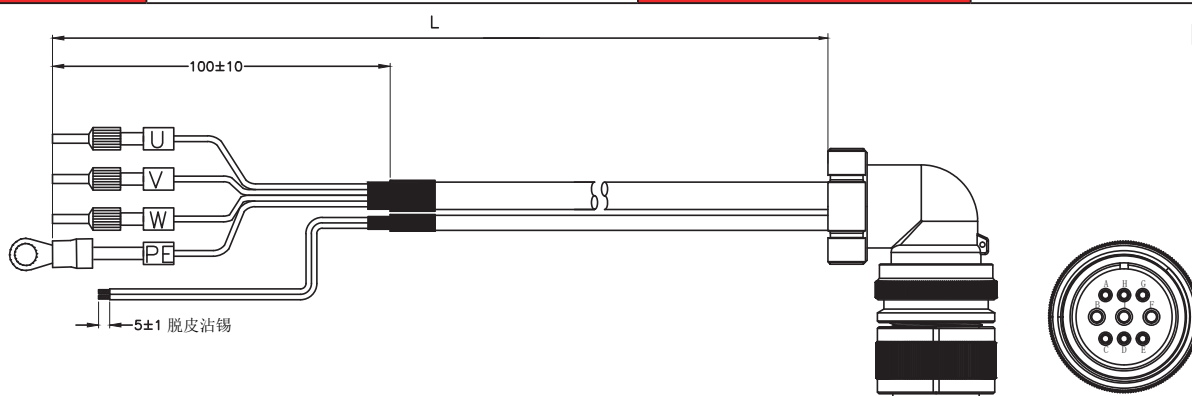


名称	型号
连接器	20-4S
管型端子	E1512
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*1.50mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKP0302TCD
5	RKP0502TCD
10	RKP1002TCD

型号	RKP***2TDD	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 柔性线缆 2*0.50mm ² 柔性线缆

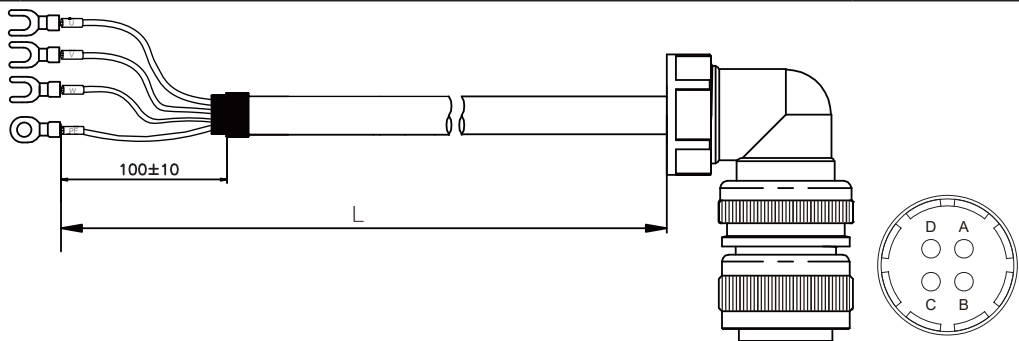
L(m)	型号
3	RKP0302TDD
5	RKP0502TDD
10	RKP1002TDD



电机动力电缆 >>



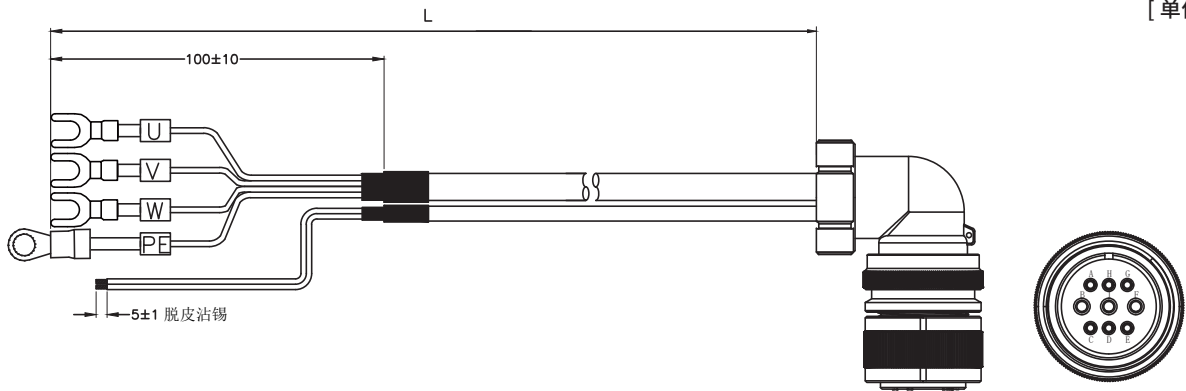
型号	RKP***3TCT	130mm 电机动力线	适用于 3kW
----	------------	-------------	---------



[单位: mm]

名称	型号
连接器	20-4S
U 型端子	SV 2.5-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.5mm² 柔性线缆

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



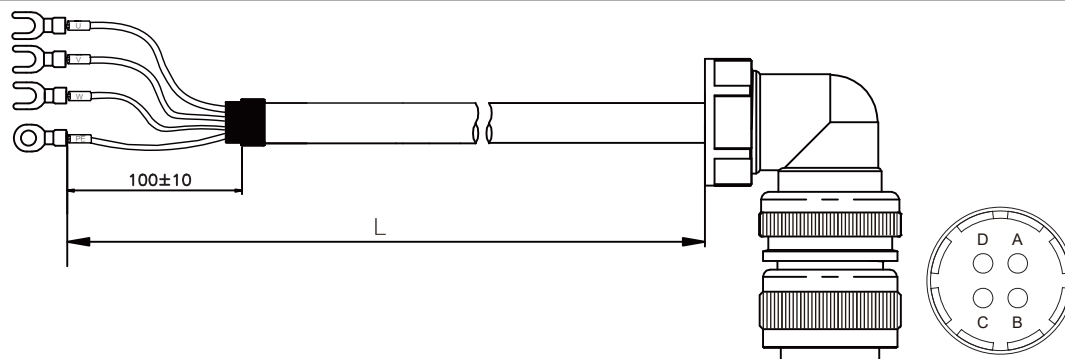
[单位: mm]

名称	型号
连接器	20-18S
U 型端子	SV 2.5-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.5mm² 柔性线缆 2*0.5mm² 柔性线缆

电机动力电缆 >>

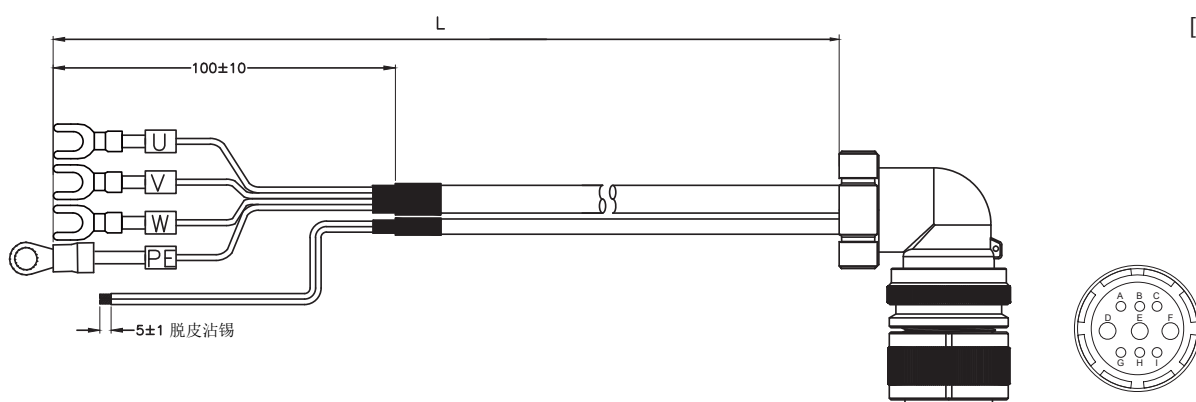


型号	RKP***3TET	180mm 电机通用动力线	适用于 5kW 及以下功率
----	------------	---------------	---------------



名称	型号
连接器	22-22S
管型端子	SV 2.5-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.5mm ² 柔性线缆

型号	RKP***3TFT	180mm 带制动电机通用动力线	适用于 5kW 及以下功率
----	------------	------------------	---------------



名称	型号
连接器	24-11S
管型端子	SV 2.5-4
圆形端子	RV 2-4S
电缆	4*2.5mm ² 柔性线缆 2*0.50mm ² 柔性线缆

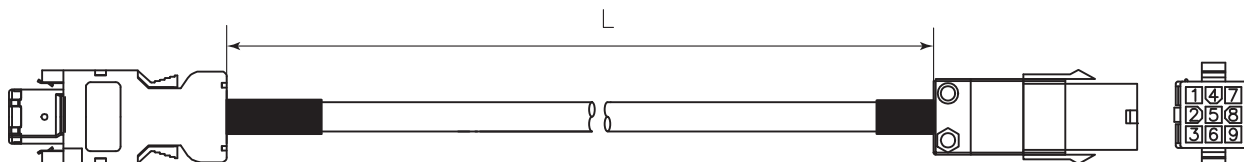


编码器通信电缆 >>



型号	RKE***TBNA	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
SE 系列伺服增量式系统用（无电池）			

[单位：mm]

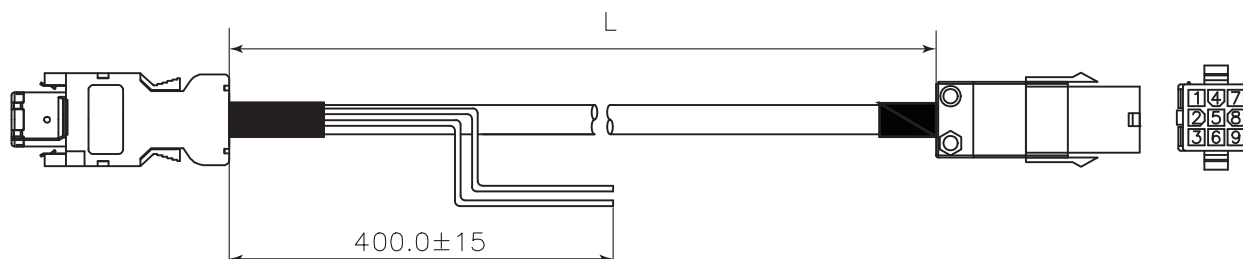


名称	型号
连接器（驱动器侧）	SM-6P
外壳套件	AMP 9 芯连接器尾夹
连接器（电机侧）	172161-1
连接器 PIN	170361-1
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030TBNA
5	RKE050TBNA
10	RKE100TBNA

型号	RKE***TBAA	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
SE 系列伺服绝对值系统用（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	RKE030TBAA
5	RKE050TBAA
10	RKE100TBAA

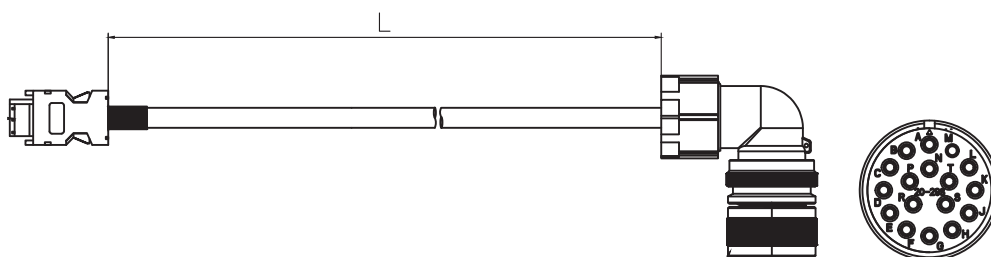
编码器通信电缆 >>



型号	RKE***TCNA	□ 130mm 及以上适用机种	HQ5M130 HQ5H130/180
----	------------	-----------------	------------------------

SE 系列伺服增量式系统用（无电池）

[单位：mm]



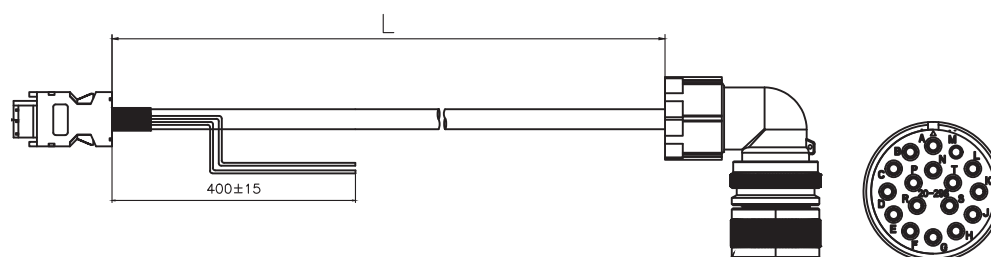
名称	型号
连接器（驱动器侧）	SM-6P
连接器（电机侧）	20-29S
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030TCNA
5	RKE050TCNA
10	RKE100TCNA

型号	RKE***TCAA	□ 130mm 及以上适用机种	HQ5M130 HQ5H130/180
----	------------	-----------------	------------------------

SE 系列伺服绝对值系统用（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	RKE030TCAA
5	RKE050TCAA
10	RKE100TCAA

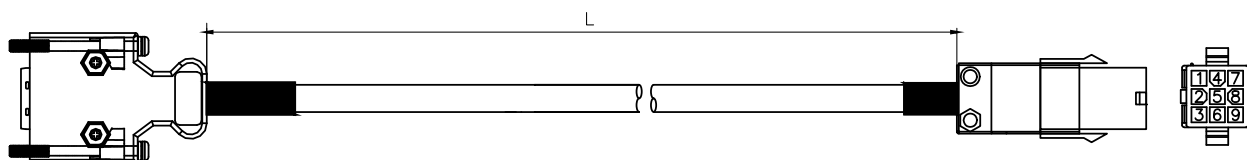


编码器通信电缆 >>



型号	RKE***TBNB	□ 80mm 以下适用機種	HQ5M40/60/80
HERO 系列伺服增量式系統用（無電池）			

[單位：mm]

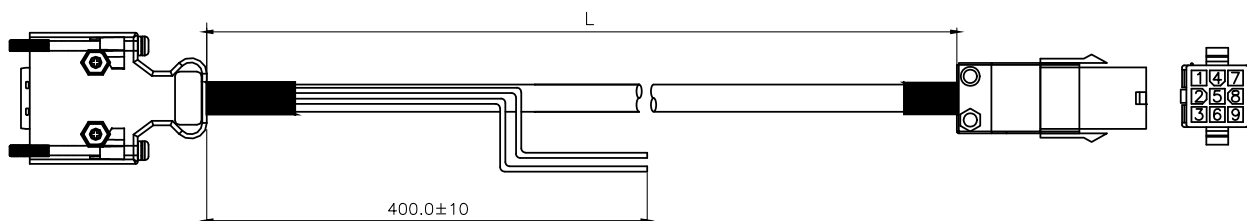


名稱	型號
連接器（驅動器側）	SCSI 14P
外殼套件	AMP 9 芯連接器尾夾
連接器（電機側）	172161-1
連接器 PIN	170361-1
電纜	2*2*0.2mm ² 柔性線纜

L(m)	型號
3	RKE030TBNB
5	RKE050TBNB
10	RKE100TBNB

型號	RKE***TBAB	□ 80mm 以下適用機種	HQ5M40/60/80
HERO 系列伺服絕對值系統用（帶電池引出線）			

[單位：mm]



名稱	型號
連接器（驅動器側）	SCSI 14P
外殼套件	AMP 9 芯連接器尾夾
連接器（電機側）	172161-1
連接器 PIN	170361-1
電纜	3*2*0.2mm ² 柔性線纜 0.2mm ² 單芯線

L(m)	型號
3	RKE030TBAB
5	RKE050TBAB
10	RKE100TBAB

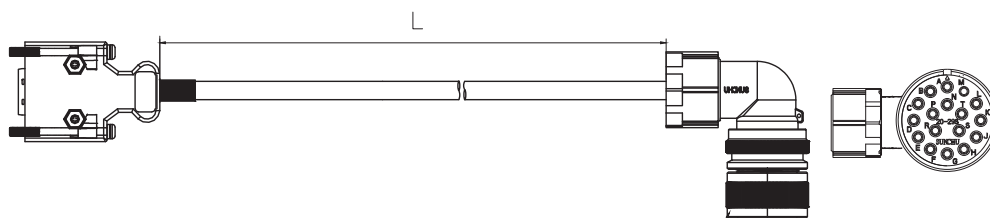
编码器通信电缆 >>



型号	RKE***TCNB	□ 130mm 及以上适用機種	HQ5M130 HQ5H130/180
----	------------	-----------------	------------------------

HERO 系列伺服增量式系统用（无电池）

[单位：mm]



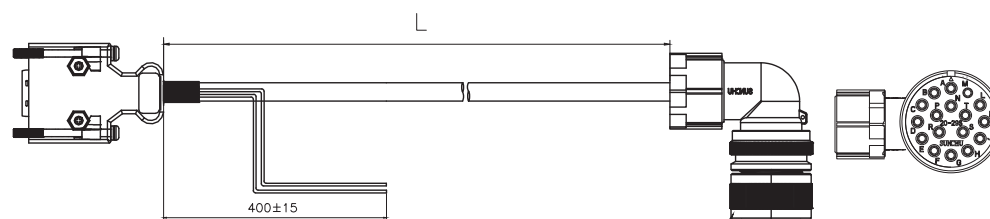
名称	型号
连接器（驱动器侧）	SCSI 14P
连接器（电机侧）	20-29S
电缆	2*2*0.2mm ² 柔性线缆

L(m)	型号
3	RKE030TCNB
5	RKE050TCNB
10	RKE100TCNB

型号	RKE***TCAB	□ 130mm 及以上适用機種	HQ5M130 HQ5H130/180
----	------------	-----------------	------------------------

HERO 系列伺服绝对值系统用（带电池引出线）

[单位：mm]



名称	型号
连接器（驱动器侧）	SCSI 14P
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	RKE030TCAB
5	RKE050TCAB
10	RKE100TCAB



软件特色简介 >>

登录页 >>> ①

运行监视 >>> ②

运行监视可以帮助使用者了解驱动器当前状态。当前输入输出端口信息、驱动器状态和报警信息等。

控制参数 >>> ③

控制参数界面。将参数分类显示，并可以通过键盘实时修改驱动器的某项或全部参数值。

波形曲线 >>> ④

提供丰富的监控示波器功能，可同时监控一台驱动器的 4 路信号或 2 台驱动器的两路信号，并可以设置各种监控条件，也可以对监控结果进行处理。



MEMO

This image shows a single sheet of white paper with horizontal ruling lines. The lines are evenly spaced and run across the width of the page. There are no margins, text, or other markings on the paper.

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