



目录contents

步进驱动器

产品概要	02~03
规格参数	04
外形尺寸	05
软件	06
延长线	07~08

伺服驱动器

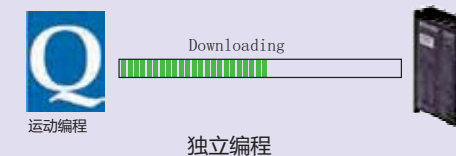
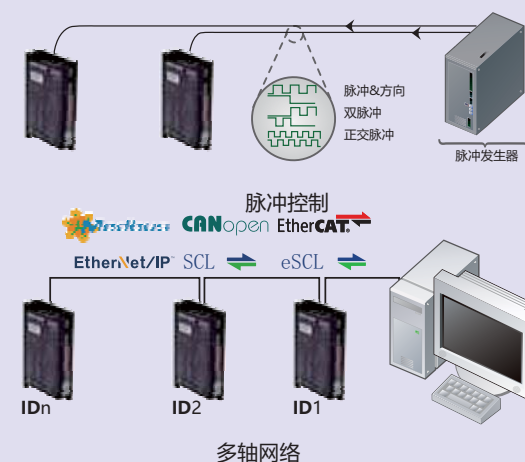
规格参数	09
外形尺寸	10

SSDC 步进伺服驱动器与电机
Step-Servo Drives and Motors

SSDC系列是一款高性能、智能型总线步进伺服驱动系统。将伺服控制技术融入步进系统中实现闭环控制，创造出开环步进系统难以实现的优异性能。支持多种控制模式，既支持传统的脉冲控制，也可以通过SCL指令，Modbus，CANopen，eSCL指令，EtherNet/IP或EtherCAT协议对驱动器和电机进行实时控制，还可以预先将运动控制程序存储到驱动器里（Q程序），再通过各种总线通讯指令灵活调用。

► 多种控制模式

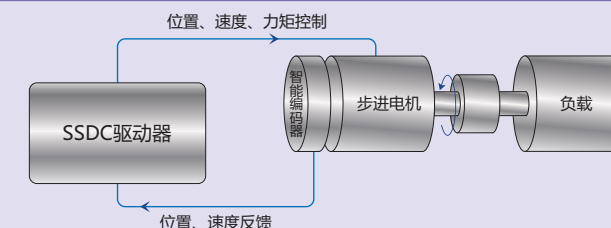
- ◆ 脉冲控制
- ◆ 模拟量控制
- ◆ 多轴总线控制
- ◆ 程序驻留（Q程序）



► 闭环控制

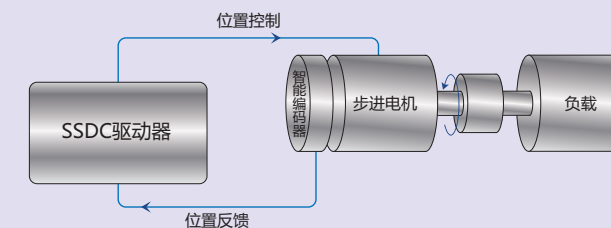
◆ 闭环伺服模式

位置、速度和电流闭环控制。精确的位置及速度控制以满足苛刻的应用要求；根据实际负载情况实时调整电流大小；高鲁棒性的伺服控制可适应宽范围的惯性负载和摩擦负载变化。



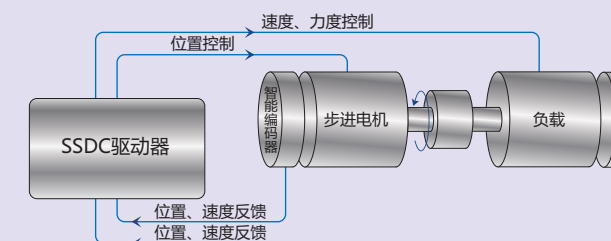
◆ 闭环步进模式

位置闭环控制。极强的易用性，无需参数整定，静止无抖振，防堵转。闭环步进模式适用于一些对于抖动要求特别高的特殊应用，如：视觉系统，纳米科技、半导体制造、喷墨打印机等。



◆ 全闭环模式-两路位置反馈

支持两路位置反馈，一路接电机内部编码器反馈，另一路可接负载端外部位置反馈，可避免传动机构机械误差带来的位置误差，实现更精确地位置控制。负载外部位置反馈类型：光栅尺

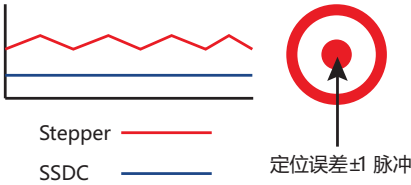


产品概要

SSDC步进伺服驱动器与电机
Step-Servo Drives and Motors

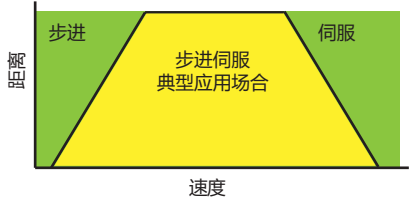
平滑精确

- ◆ 基于高精度编码器的空间矢量电流控制算法，在全速度范围内均有优异的性能表现，即使在低速应用时仍可保持平稳、安静的运行。
-有效解决传统步进电机低速振动噪声问题
- ◆ 利用高速响应的伺服控制技术升级强化了步进电机固有的刚性特质。
-在运行和静止时都确保定位的精确



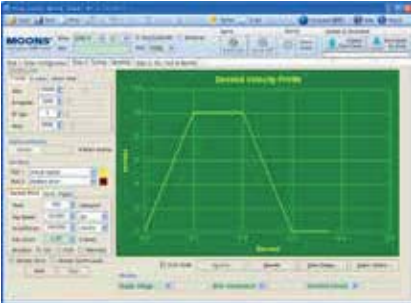
高速响应

- ◆ 在点到点快速定位的运动场合，先进的伺服控制技术提供了大力矩输出，使得系统具有极高动态响应，大大超越了传统步进系统极限。



运动检测

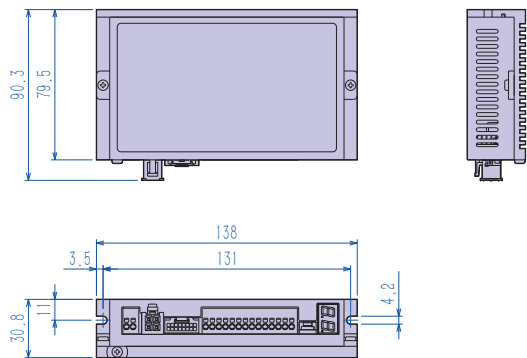
- ◆ 对某些实时性运动有极为苛刻精确性要求的应用场合，Stepper Suite提供了一个简单实用的工具用来监测实际运动轨迹。
- ◆ 可用来监测诸如实际速度和位置误差等常用指标，以此评估系统当前实际性能表现。
- ◆ 交互式监控 整定结合的界面可以最快地获得优化的性能输出。



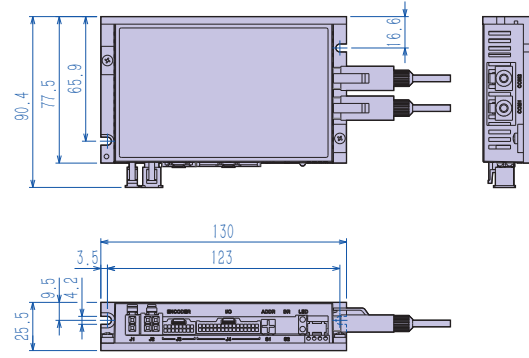
规格参数

规格参数				
	SSDC06-A-H	SSDC06-R-Z	SSDC06-ECX-H	RS06-Q-A
电压电源 (V)	DC24-70			
控制模式	脉冲控制,Q编程	RS-485总线,Q编程	EtherCAT,Q编程	脉冲控制,Q编程
连续电流 (A)	6			
瞬间电流 (A)	7.5			
通讯接口	RS-232	RS-485	EtherCAT,USB mini	RS-232
数字量输出	4路	8路	3路	4路
数字量输入	3路	4路	1路	3路
模拟量输入	—	2路	—	—
编码器输出	支持			
运行温度 (℃)	0~40			
认证	CE,RoHS			
IP等级	Ip20			
相数	2			
编码器反馈	无	有	有	无
重量 (kg)	0.75	0.75	0.75	0.27

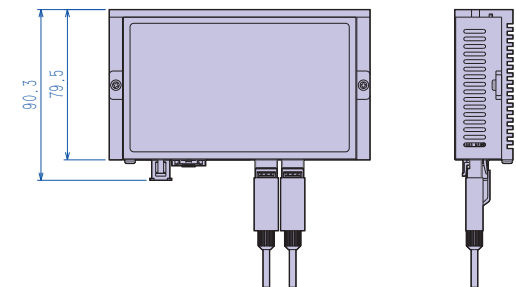
SSDC06-A-H



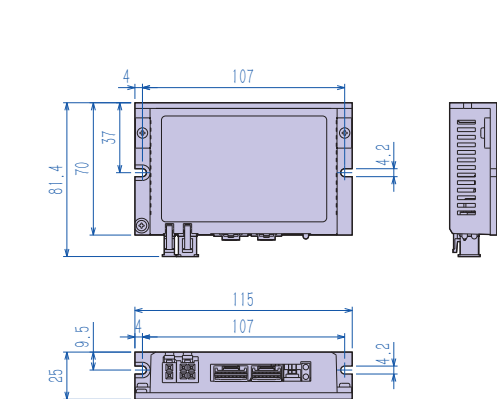
SSDC06-R-Z



SSDC06-ECX-H

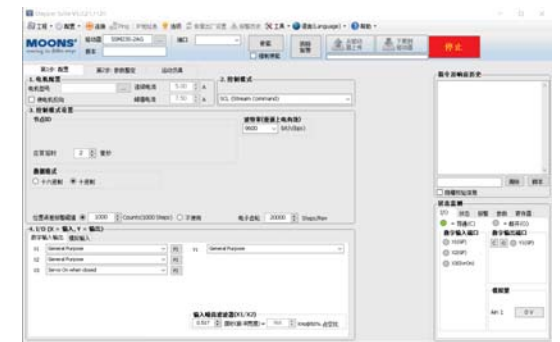


RS06-Q-A



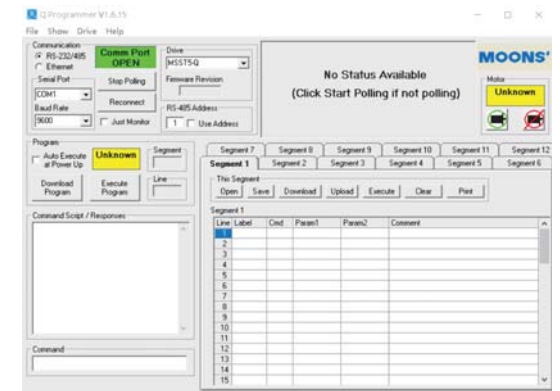
Stepper Suite

- ◆ 友好的用户界面
- ◆ 设置简单，只需三步
- ◆ 驱动器设置 配 置
- ◆ 伺服参数整定 采样
- ◆ 集成Q语言编程界面
- ◆ 运动调试 监控
- ◆ 编写并保存SCL命令脚本
- ◆ 集成在线帮助



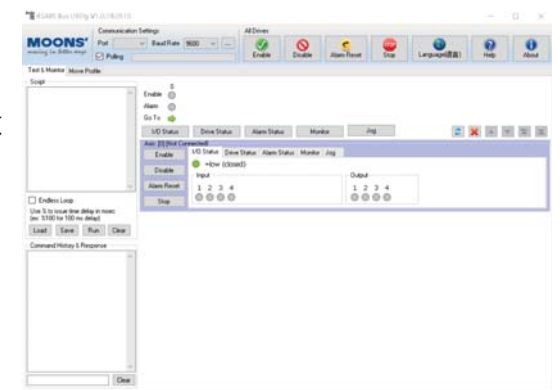
Q Programmer

- ◆ 单轴运动控制
- ◆ 执行驻留程序
- ◆ 多任务处理
- ◆ 条件判断
- ◆ 数学运算
- ◆ 寄存器操作
- ◆ 运动轨迹模拟
- ◆ 集成在线帮助



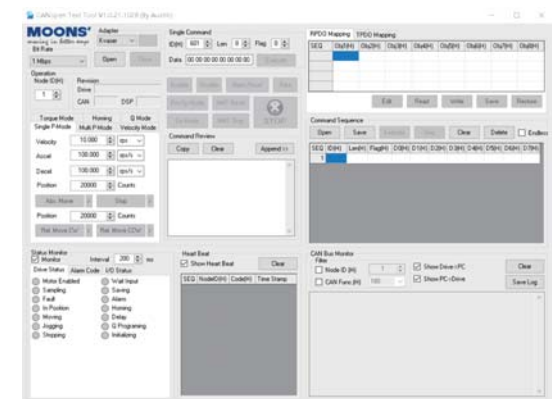
RS485 Bus Utility

- ◆ 支持SCL指令
- ◆ 简洁的用户界面、强大的功能
- ◆ 支持多达32轴的RS-485运动控制网络
- ◆ 可监控I/O状态、驱动器状态、报警状态及9种常用的运动参数
- ◆ 编写并保存SCL指令脚本
- ◆ 集成在线帮助
- ◆ 支持全系列RS-485驱动器

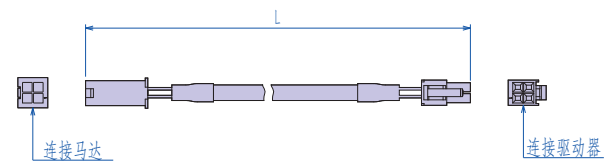


CANopen Test Tool

- ◆ 友好的用户界面
- ◆ 支持多种工作模式
- ◆ 采用多线程技术，运行效率高
- ◆ CAN总线监控 日志记录 功能
- ◆ 支持Kvaser/PEAK/ZLG适配器



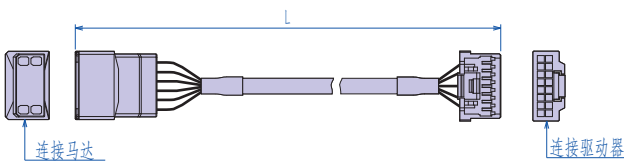
马达延长线-YCX-M-□M-AM



	L
YCX-M-1.5M-AM	1.5米
YCX-M-3 M-AM	3.0米
YCX-M-5 M-AM	5.0米
YCX-M-8 M-AM	8.0米



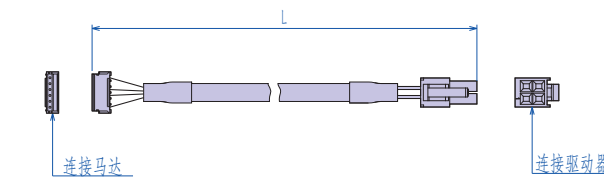
编码延长线-YCX-E-□M-AM



	L
YCX-E-1.5M-AM	1.5米
YCX-E-3 M-AM	3.0米
YCX-E-5 M-AM	5.0米
YCX-E-8 M-AM	8.0米



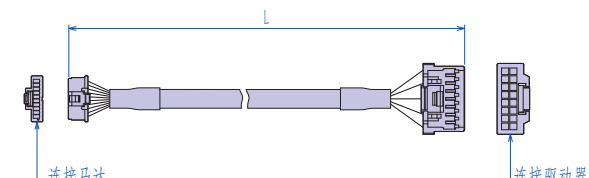
马达延长线-YCX-M-□M-AM08



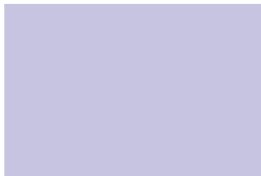
	L
YCX-M-1.5M-AM08	1.5米
YCX-M-3 M-AM08	3.0米
YCX-M-5 M-AM08	5.0米
YCX-M-8 M-AM08	8.0米



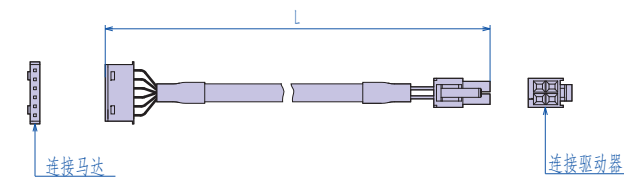
编码延长线-YCX-E-□M-AM08



	L
YCX-E-1.5M-AM08	1.5米
YCX-E-3 M-AM08	3.0米
YCX-E-5 M-AM08	5.0米
YCX-E-8 M-AM08	8.0米



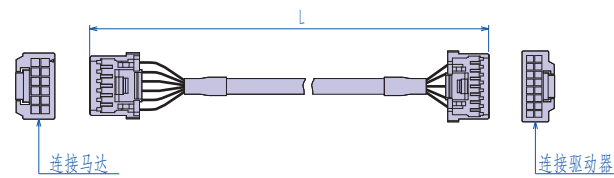
马达延长线-YCX-M-□M-AM11



	L
YCX-M-1.5M-AM11	1.5米
YCX-M-3 M-AM11	3.0米
YCX-M-5 M-AM11	5.0米
YCX-M-8 M-AM11	8.0米



编码延长线-YCX-E-□M-AM11



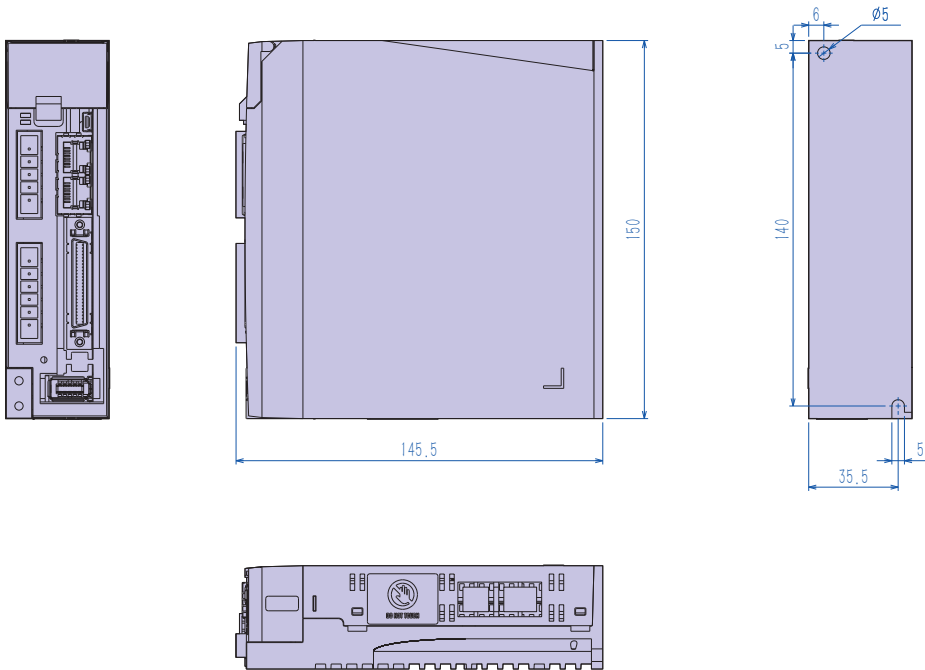
	L
YCX-E-1.5M-AM11	1.5米
YCX-E-3 M-AM11	3.0米
YCX-E-5 M-AM11	5.0米
YCX-E-8 M-AM11	8.0米



延长线与电缸对应表

	YCX-□-□M-AM	YCX-M-□M-AM08	YCX-M-□M-AM11
ELCSP16			✓
ELCSP25	✓		
ELCSP32	✓		
ELCSS16			✓
ELCSS25	✓		
ELCSS32	✓		
ELCSG16			✓
ELCSG25	✓		
ELCSG32	✓		
ELCSU 6		✓	
ELCSU10			✓
ELCSH 6		✓	
ELCSH10			✓
ELCSM 6		✓	
ELCSM10			✓
ELCSQ 8D		✓	
ELCSQ16D			✓
ELCSQ25D	✓		
ELCSQ 8R	✓		
ELCSQ16R	✓		
ELCSQ25R	✓		
ELCSQ 8L	✓		
ELCSQ16L	✓		
ELCSQ25L	✓		

			
	M3DV-21A8PR	M3DV-21A8RR	M3DV-21A8ECR
电压电源	200~240 VAC		
主回路电源	200~240 VAC ±10%，50/60Hz 单相/三相		
控制回路电源	200~240 VAC ±10%，50/60Hz 单相		
控制信号输出	6 路光耦隔离通用输出	6 路光耦隔离通用输出	4 路光耦隔离通用输出
模拟量信号输入	—	2 路模拟量输入	—
模拟量信号输出	—	2 路模拟量输出	—
脉冲信号输入	2 路脉冲输入 (1 路光耦输入, 1 路Line Receiver输入)	2 路脉冲输入 (1 路光耦输入, 1 路Line Receiver输入)	—
操作面板	4 个操作按钮 (MODE, UP, DOWN, SET) ,5 位LED 显示		
内置再生电阻	有		
控制模式	脉冲控制,位置模式,速度模式, ,转矩控制	脉冲控制,模拟量控制,位置模式, ,速度模式,转矩控制,Q编程.	位置模式,速度模式,转矩控制, ,Q编程,EtherCAT
连续电流	1.8A		
通讯接口	—	RS-485	EtherCAT
编码器输出	支持	支持	不支持
环境温度	使用温度:0℃— 50℃		
环境湿度	10 to 85%RH		
控制输入信号	Servo-ON输入,报警清除输入,CW/CCW限位,控制模式切换,增益切换,位置偏差清除,零速度箝位,转速度令输入方向控制,转矩命令输入方向控制,紧急停止,回原点, ,CW/CCW运转扭矩限制,速度限制,电子齿轮比分子选择,脉冲输入禁止,多段速度选择输入, ,执行Q编程,通用输入	Servo-ON输入,报警清除输入,CW/CCW限位,控制模式切换,增益切换,位置偏差清除,零速度箝位,转速度令输入方向控制,转矩命令输入方向控制,紧急停止,回原点, ,CW/CCW运转扭矩限制,速度限制,电子齿轮比分子选择,脉冲输入禁止,多段速度选择输入, ,执行Q编程,通用输入	报警清除输入,CW/CCW限位,增益切换,零速度箝位,紧急停止,回原点, ,CW/CCW运转扭矩限制,速度限制,通用输入
控制输出信号	报错输出,报警输出,Servo-Ready输出,电机制动器控制,速度到达输出,转矩到达输出,位置到达输出, ,Servo-on状态输出,伺服运动中,定位接近,零速信号,速度一致,速度限制中,转矩限制中, ,原点复归完成,软件限位(正/反转),通用输出	报错输出,报警输出,Servo-Ready输出,电机制动器控制,速度到达输出,转矩到达输出,位置到达输出, ,Servo-on状态输出,伺服运动中,定位接近,零速信号,速度一致,速度限制中,转矩限制中, ,原点复归完成,软件限位(正/反转),通用输出	报错输出,报警输出,Servo-Ready输出,电机制动器控制,速度到达输出,转矩到达输出, ,位置到达输出,Servo-on状态输出,伺服运动中,零速信号,速度一致,速度限制中,转矩限制中, ,软件限位(正/反转),通用输出
数字信号输入	10 路光耦隔离通用输入	10 路光耦隔离通用输入	8 路光耦隔离通用输入
脉冲信号输出	4 路脉冲输出(3 路Line Driver输出, 1 路集电极开路输出)	4 路脉冲输出(3 路Line Driver输出, 1 路集电极开路输出)	—
编码器反馈	有	有	无
瞬时电流	5.4		
配套电机功率	100W,200W		
连接器种类	50Pin高密度连接器		
重量	0.89		



SELN

诚信务实、高效准确、创新协作



www.dg-sl.com

最新产品信息、CAD数据下载、公司动态等



<https://seln.partcommunity.com>

3D选型网站

地址：中国 广东 东莞市 长安镇厦岗厦联路12号
ADD: NO.12 xialian Road,Xiagang,Chang'an Town
Dongguan City,Guangdong Province,P.R.C

电话/TEL: (86) 769-85535877
邮箱/E-MAIL: 20818720@QQ.COM

公司主页/WEB SITE: www.dg-sl.com



GB/T 19001-2016/ISO 9001:2015