MEGMEET

电源产品				
□ 通信电源	□ 服务器电源	□ 电力电源	□ 医疗电源	□ 显示电源
□ LED电源	□ 激光电源	□ OA电源	□ 工控电源	□ 移动储能双向逆变器
□光储充解决方案				
工业自动化				
□ 变频器	■ 伺服系统	□ 控制系统	□ 传感器	□ 直线电机
□ 内啮合齿轮泵	□ 工业物联网IOT	□ 电梯一体化控制器		
新能源交通				
□ 集成充电系统	□ 电机控制器	□ 多合一高压集成驱动器	□ 电动压缩机	□ 热管理系统
□ 分布式驱动	□ 工程车辆控制器	□ 全主动式液压悬架系统	□ 轻型电动车控制器	□ 轨交空调控制器
□ 轨交变频器				
智能装备				
□ 智能数字化焊机	□ 工业微波设备	□ 多晶硅水淬设备	□ 全自动洗车机	□ 潜油螺杆泵智能采油系统
智能家电电控				
□ 家用/商用空调控制器	□ 热泵/暖风机控制器	□ 车载空调控制器	□ 太阳能空调控制器	□ 微型压缩机控制器
□ 冰箱/洗衣机控制器	□ 家用/工业微波电源	□ 智能卫浴整机及部件	□ 射频解冻回鲜设备	
精密连接				
□ FFC柔性扁平排线	☐ FPC	□ 同轴线	□ CCS	□利兹线
□ PEEK线				

深圳麦格米特电气股份有限公司

SHENZHEN MEGMEET ELECTRICAL CO., LTD.

地址: 深圳市南山区科技园北区朗山路紫光信息港B座5楼 Add: 5th Floor, Block B, Unisplendour Information Harbor, Langshan Rd., Science & Technology Park, Nanshan District, Shenzhen, 518057, China









公众号 微信视频号

小程序

本手册技术参数最终解释权归麦格米特所有

 $Meg meet \, reserves \, the \, right \, to \, modify \, the \, technical \, parameters \, and \, appearance \, of \, the \, products \, in \, this \, catalogue \, without \, prior \, advice \, to \, the \, users.$



S6系列

高性能主轴伺服系统



全球专业的电气自动化领域解决方案提供商 Global Leading Solution Provider In Electrical Automation

关于麦米电气

深圳麦格米特电气股份有限公司(股票代码:002851)是电气自动化领域硬件和软件研发、生产、销售与服务的一站式解决方案提供商,以电力电子及自动控制为核心技术,业务涵盖电源产品、工业自动化、新能源交通、智能装备、智能家电电控、精密连接六大板块。

麦米电气建立了强大的研发、制造、市场及服务平台,拥有7600余名员工,其中共2800余名研发人员。在深圳、长沙、西安、武汉、株洲、杭州、台州、成都建立了研发中心,在美国、德国建立了海外研究院;在株洲、东莞、河源、杭州、台州、义乌建立了生产制造中心,在泰国、印度和美国建立了海外工厂;在北美、南美、欧洲、中亚、东北亚、东南亚、印度、中东、大洋洲、非洲设立海外营销及服务资源。

麦米电气致力于人类电能使用更加高效、生存环境更加洁净、生产效率持续进步、人类生活日益美好,立志成为全球一流的电 气自动化领域产品及方案提供者。





10 研发中心



9

制造基地





伺服系统配线图 ————————————————————————————————————	03-06
伺服驱动器型号说明	07
伺服系统特点	08
伺服驱动器安装尺寸	09-11
伺服系统端子接线	12-16
主轴定位回零接线	17
全程脉冲刚性攻丝接线	18
伺服驱动器技术规格	19
伺服驱动器通信规格	20
伺服系统配置方案	21-24

P01 S6系列高性能主轴伺服系统

伺服系统配线图(总线型-SIZE B)

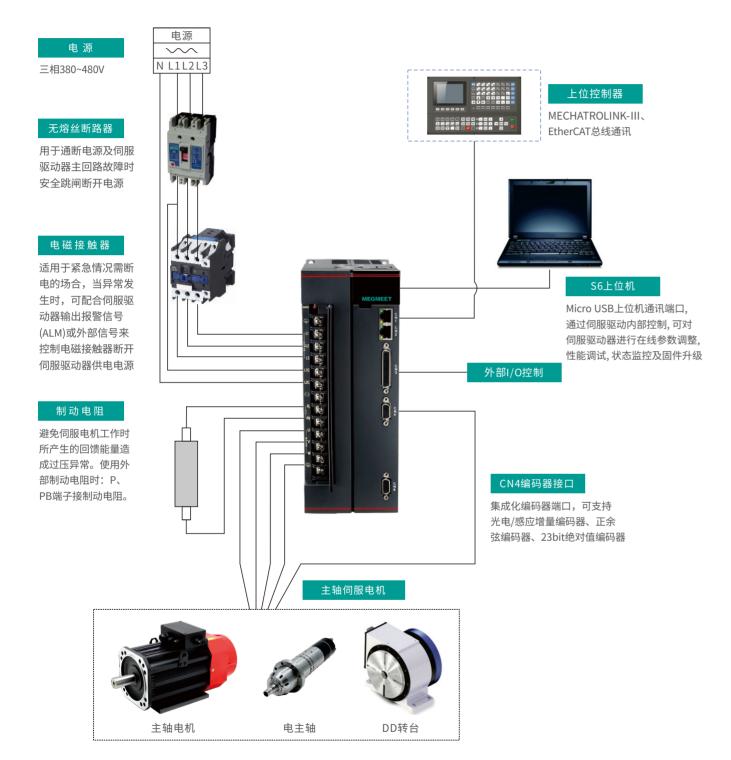


伺服系统配线图(非总线型-SIZE C)



P03 S6系列高性能主轴伺服系统

伺服系统配线图(总线型-SIZE C)



伺服系统配线图(总线型-SIZE D/E/F)

下图以SIZE D机型为例,SIZE E和SIZE F类似。



P05 S6系列高性能主轴伺服系统 P06

驱动器型号说明

 $\frac{S6}{1} - \frac{4T}{2} + \frac{4.0}{3} - \frac{M}{4} - \frac{T}{5}$

1 产品系列 S6系列伺服 2 电压等级

2: 220V 4: 380V T: 三相 3 额定功率 (2.2~75kW) 4.0: 4kW

4 驱动类型

P: 通用性 NE: EtherCAT-CoE M: MECHATROLINK-III
N: EtherCAT-SoE

5 驱动版本类型

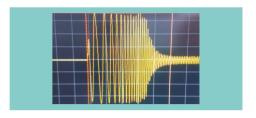
T: 车床版 M: 铣床版

型묵	额定输入 电压(V)	输入电压 相数	驱动器额定 功率 (kW)	适配电机 功率	额定输入 电流(A)	额定输出 电流(A)	最大输出 电流 (A)	尺寸	散热方式	最小外部制动电阻
S6-4T2.2-*-*	380	3	2.2	2.2	5.8	5.5	11	SIZE B	风冷	35Ω/300W
S6-4T3.7-*-*	380	3	3.7	3.7	10.5	8.8	17.6	SIZEB	风冷	35Ω/400W
S6-4T4.0-*-*	380	3	4.0	3.7	11	9	18	SIZEC	风冷	35Ω/500W
S6-4T5.5-*-*	380	3	5.5	5.5	14.5	13	26	SIZEC	风冷	35Ω/750W
S6-4T7.5-*-*	380	3	7.5	7.5	20.5	17	34	SIZEC	风冷	25Ω/1000W
S6-4T11-*-*	380	3	11	11	26	25	50	SIZEC	风冷	25Ω/1500W
S6-4T15-*-*	380	3	15	15	35	32	64	SIZE D	风冷	20Ω/2000W
S6-4T22-*-*	380	3	22	22	46.5	45	90	SIZE D	风冷	15Ω/3000W
S6-4T30-*-*	380	3	30	30	62	60	120	SIZE D	风冷	15Ω/4000W
S6-4T37-*-*	380	3	37	37	76	75	150	SIZEE	风冷	12Ω/4000W
S6-4T45-*-*	380	3	45	45	92	90	180	SIZEE	风冷	12Ω/5000W
S6-4T55-*-*	380	3	55	55	113	110	220	SIZEF	风冷	7Ω/6000W
S6-4T75-*-*	380	3	75	75	157	152	304	SIZEF	风冷	7Ω/8000W

伺服系统显著特点

动态响应快

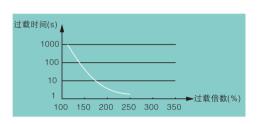
0~6000RPM加速时间300ms, 减速时间250ms; 0~36000RPM加速时间1.5s, 减速时间1.1s.



定位精度高

增量式50弧秒,正余弦5弧秒,绝对值2弧秒。

过载能力高: 2.5倍

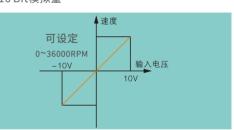


多种接口方式

4M带宽脉冲



16 Bit模拟量



支持Modbus、CANopen、EtherCAT (CoE/SoE) 、MECHATROLINK-III等总线接口

• 集成化编码器端口

无需更换编码器卡,同时支持增量编码器、正余弦编码器、多摩川23bit绝对值编码器、BISS-C

• 适应性强:适配各种惯量异步伺服电机/电主轴、永磁同步伺服电机/电主轴、第4轴/DDR马达/5轴

• 惯量辨别:通过离线惯量识别,可以准确得到负载惯量比,使调试达到最优控制效果

● 多种调试方式:键盘、PC(Ms专用上位机、TwinCAT)

● 刚性表:提供32段刚性表设定,通过设置刚性等级来实现速度环路增益的自动计算,提升效率

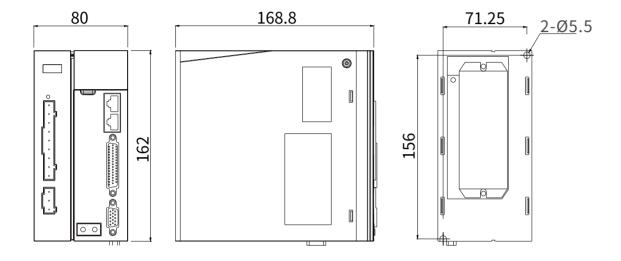
● 全闭环控制:支持全闭环控制,减小因机械间隙、弹性等缺陷带来的控制误差,提高控制精度和系统刚性

● 多功能USB端口: Micro USB端口既可以做驱动器的上位机通讯端口也可以做固件升级的烧写端口

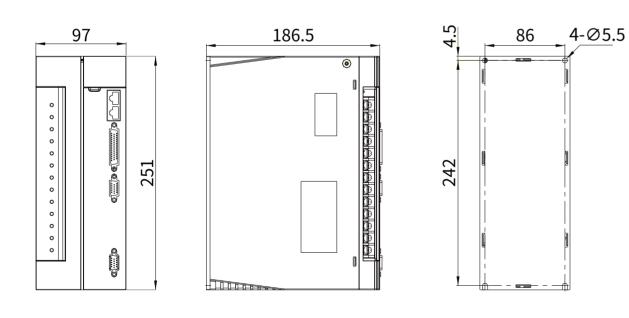
P07 S6系列高性能主轴伺服系统 P08

驱动器安装尺寸

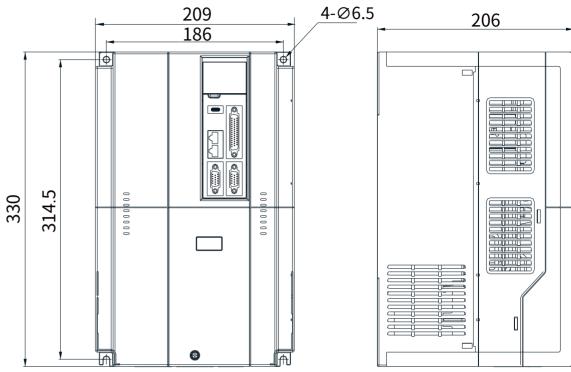
SIZE B



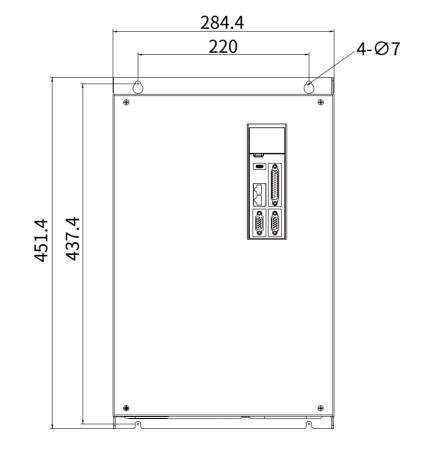
SIZE C

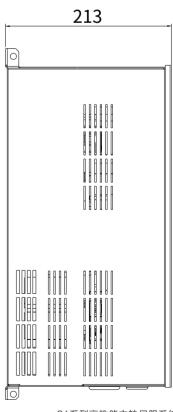


SIZE D

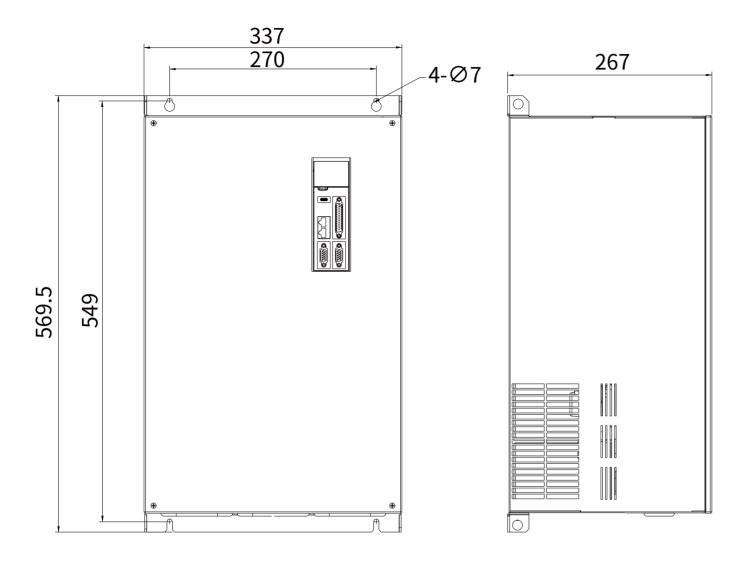


SIZE E

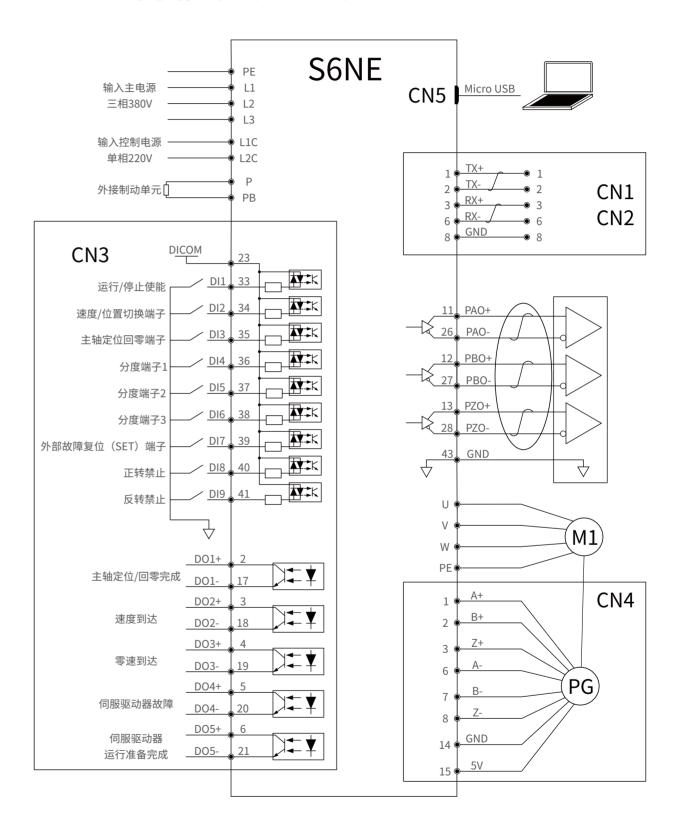




SIZE F

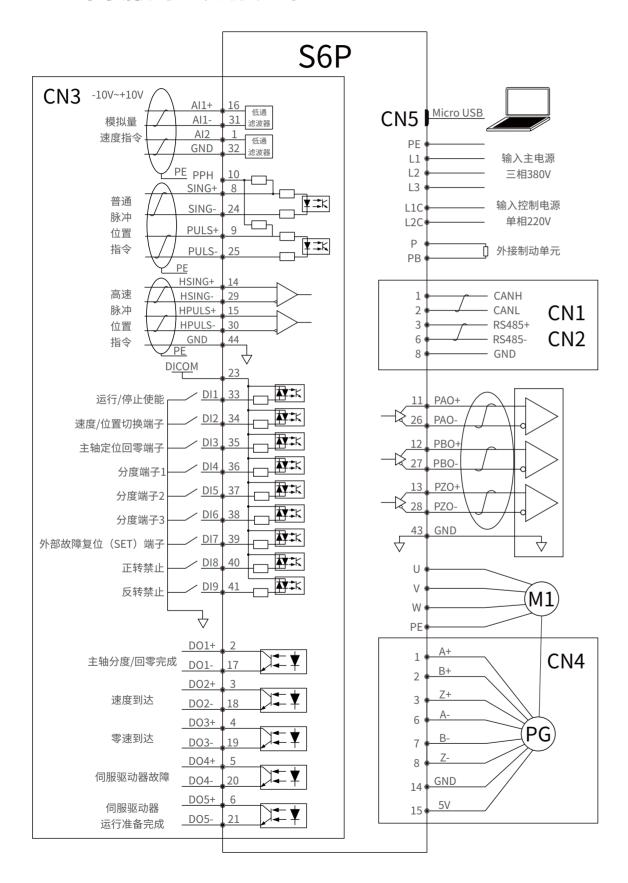


S6NE伺服系统接线-SIZE B

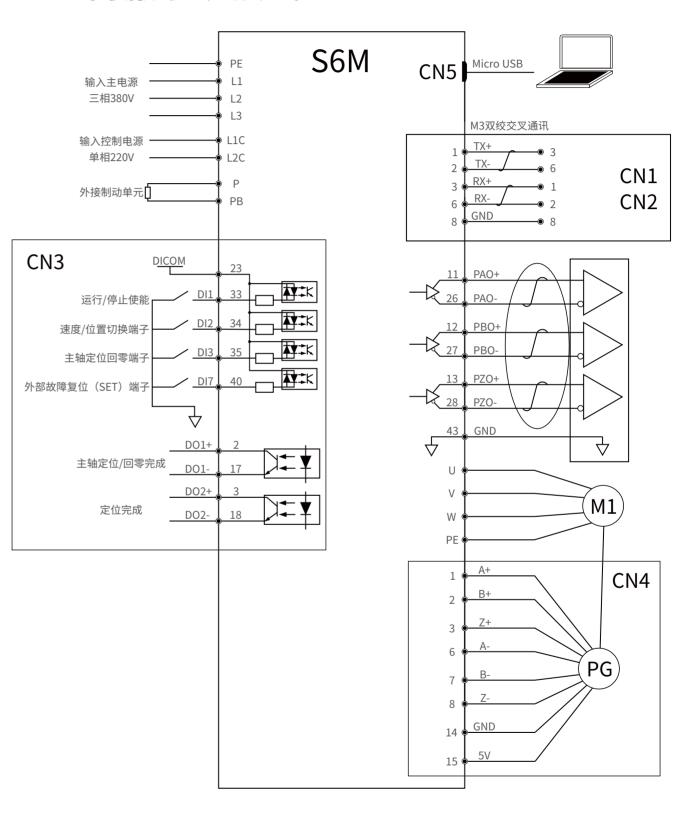


P11 S6系列高性能主轴伺服系统

S6P伺服系统接线-SIZE C

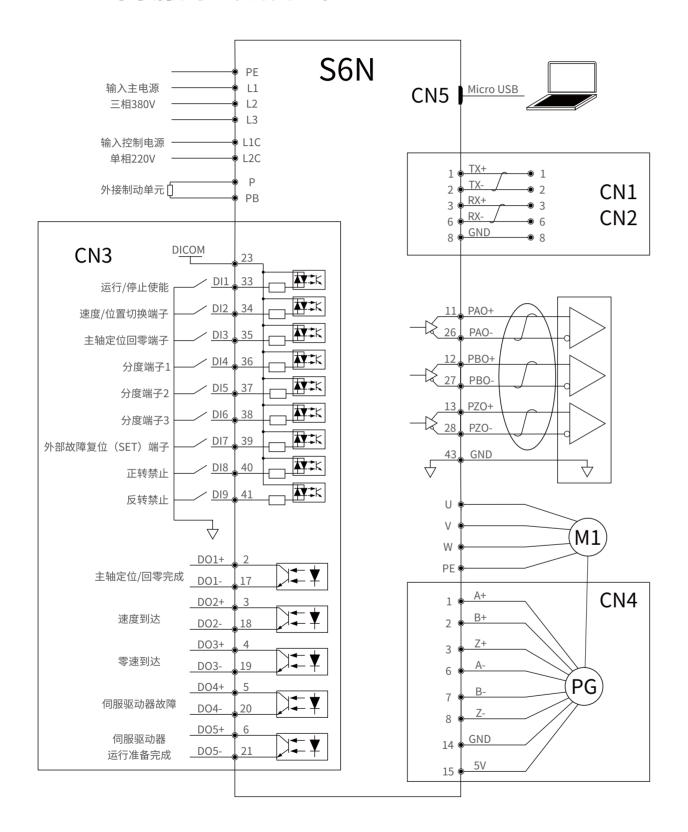


S6M伺服系统接线-SIZE C

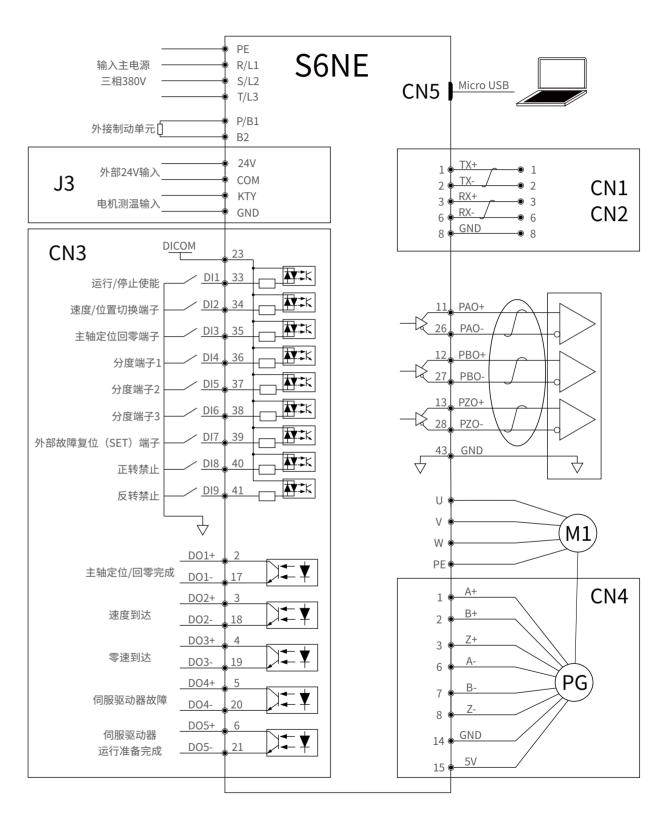


P13 S6系列高性能主轴伺服系统

S6N伺服系统接线-SIZE C

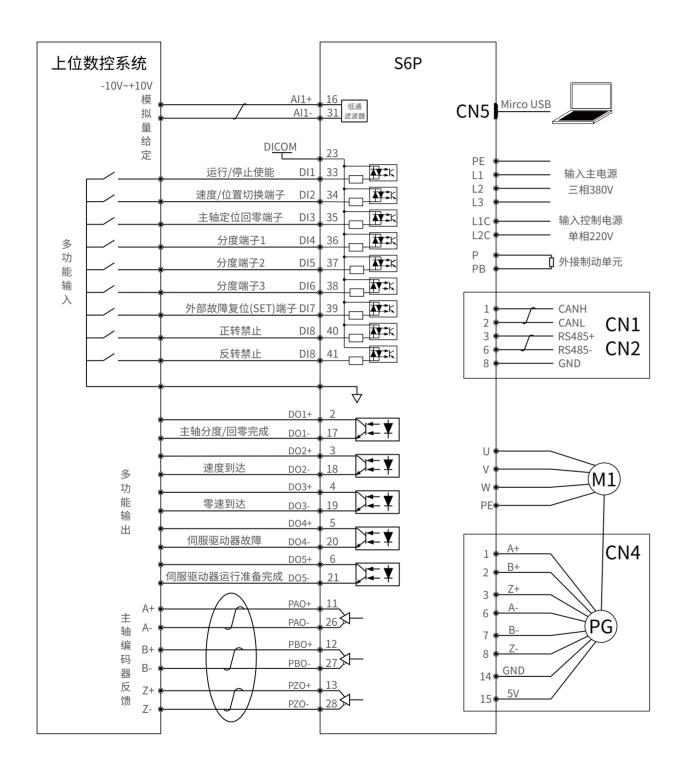


S6NE伺服系统接线-SIZE D/E/F

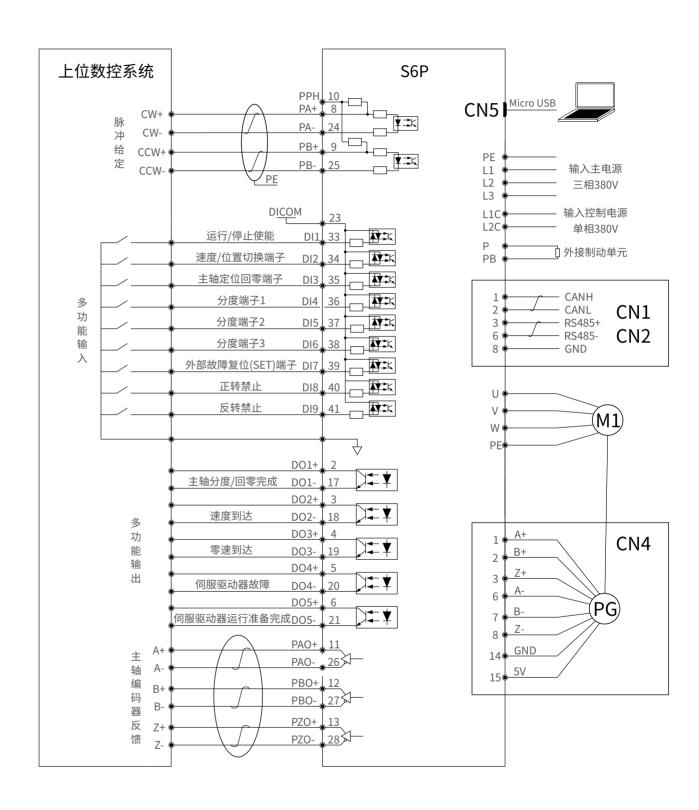


P15 S6系列高性能主轴伺服系统 P16

主轴定位回零接线图-模拟量攻牙



全程脉冲刚性攻丝接线图



P17 S6系列高性能主轴伺服系统 P18

驱动器技术规格

編码器		基本规格			
接続	主电路电源	380∼480V, ±10%, 50/60Hz			
接続电路	控制电路电源	单相200~240V, ±10%, 50/60Hz			
接続器	控制方式	IGBT, PWM控制, 正弦波电流驱动方式			
接触 5个接触 5个人段LED 显示 5个人段LED 显示 5个人段LED 显示 5个人段LED 显示 5个人段LED 显示 5个人段LED 显示 6 で CHARGE灯	编码器	省线式增量编码器			
LED屋示 5个八段LED 显示 电源指示 CHARGE灯 STO安全功能 通用安全STO功能 (透配) 第二編码器接口 构成全房环功能 DO 以 (根据参数配置不同功能) 9路通用输入,光網隔离,可选择NPN和PNP输入 输入电压范围20~30V, 输入阻抗3.9K DO (根据参数配置不同功能) 5路通用输出,光隔隔离,可选择NPN和PNP输出 最大工作电压30V,最大电流100mA AI (根据不同模式配置不同功能) 5路通用输出,火隔隔离,可选择NPN和PNP输出 最大工作电压30V。最大电流100mA AI (根据不同模式配置不同功能) 2路模拟量输入,+/-10V, AI1支持16bit, AI2支持12bit 输入阻抗17K, 在/限抗17K 信号延迟: AI1延迟70x, AI2延迟80xS 通信功能 RS485 支持MODBUS 通讯协议、按S6P系列支持 CAN 支持CANopen 通讯协议、遵循CiA402行规(仅S6P支持) EtherCAT 支持C6E和S6运讯协议、遵循CiA402行规(仅S6P支持) EtherCAT 支持C6E和S6运讯协议、遵循CiA402行规(仅S6N支持) WECHATROLINK-III 支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持) USB 连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定 通用功能 由上位机发出动作指令、驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 全球形控制;CANopen模式,往程/速度模式切换、速度/转矩模式切换;位置/转矩模式切换,全闭环控制;CANopen模式,性相/还模式,MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置储差过大(制动电阻检测) 如照显示性系统,如此机能数据、输出缺相、位置储差过大(制动电阻检测) 如照显示性系统,如此机能数据、通过链、结码器异常、输入缺相、输出缺相、位置储差过大(制动电阻检测) 如照显示性系统,如此机能数据、通过循环、通过循环、输入缺相、输出缺相、位置能差过大(制动电阻检测) 如照显示性系统,如此机能数据、通过循环、可能处理和对限,可能处理和对限,可能处理和对限,可能处理和对限,可能处理和对限,可能处理和对限。 如照显示性系统,可能处理和对限和对限,可能处理和对限和对限,可能处理和对限和对限的对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对限和对		其他端口			
田野指示	按键	5个按键			
第二編四器接口 构成全闭环功能 (选配) 第二編四器接口 构成全闭环功能 10 数字10 DI (根据参数配置不同功能) 9路通用絵入、光網隔离、可选择NPN和PNP输入 输入电压范围20~30V, 输入阻抗3.9K DO (根据参数配置不同功能) 5路通用输出, 光網隔离、可选择NPN和PNP输出 最大工作电压30V, 最大电流100mA 和 (根据不同模式配置不同功能) 2路模拟整管入、+/-10V, All支持16bit, Al2支持12bit 输入阻抗20K, Al2阻抗17K 信号延迟: Al1延迟70uS, Al2延迟80uS	LED显示	5个八段LED 显示			
10	电源指示	CHARGE灯			
数字IO DI(根据参数配置不同功能)9路通用输入、光耦隔离,可选择NPN和PNP输入 输入电压范围20~30V, 输入阻抗3.9K DO(根据参数配置不同功能)5路通用输出、光耦隔离,可选择NPN和PNP输出 最大工作电压30V,最大电流100mA 相(根据不同模式配置不同功能)2路模拟量输入,+/-10V,Al1支持16bit,Al2支持12bit 输入阻抗:AlI阻抗12K,Al2阻抗17K 信号延迟:Al1延迟70uS,Al2延迟80uS	STO安全功能	通用安全STO功能 (选配)			
数字IO	第二编码器接口	构成全闭环功能			
		10			
展大工作电压30V,最大电流100mA AI (根据不同模式配置不同功能) 2路模拟量输入、+/-10V, AI1支持16bit, AI2支持12bit 输入阻抗: AI1阻抗12K, AI2阻抗17K 信号延迟: AI1延迟70uS, AI2延迟80uS	数字IO				
 ・					
RS485 支持CANOBUS 通讯协议, 遵循CIA402行规(仅S6P支持) CAN 支持CANopen 通讯协议, 遵循CIA402行规(仅S6P支持) EtherCAT 支持CoE和SoE通讯协议, 遵循CIA402行规(仅S6N支持) MECHATROLINK-III 支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持) USB 连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定 通用功能 由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 多控制模式切换 位置模式;速度模式;位置/速度模式切换;速度/转矩模式切换;位置/转矩模式切换;全闭环控制; CANopen模式; EtherCAT模式; MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	模拟IO	输入阻抗: Al1阻抗12K, Al2阻抗17K			
CAN 支持CANopen 通讯协议,遵循CiA402行规(仅S6P支持) EtherCAT 支持CoE和SoE通讯协议,遵循CiA402行规(仅S6N支持) MECHATROLINK-III 支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持) USB 连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定		·····································			
EtherCAT 支持CoE和SoE通讯协议,遵循CiA402行规(仅S6N支持) MECHATROLINK-III 支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持) USB 连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定 通用功能 由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 多控制模式切换 位置模式;速度模式;转矩模式;位置/速度模式切换;速度/转矩模式切换;位置/转矩模式切换;全闭环控制; CANopen模式; EtherCAT模式; MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	RS485	支持MODBUS 通讯协议,仅S6P系列支持			
MECHATROLINK-III 支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持) USB 连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定 通用功能 自动调整 由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 多控制模式切换 位置模式;速度模式;转矩模式;位置/速度模式切换;速度/转矩模式切换;位置/转矩模式切换;全闭环控制;CANopen模式;EtherCAT模式;MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	CAN	支持CANopen 通讯协议, 遵循CiA402行规(仅S6P支持)			
世接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定	EtherCAT	支持CoE和SoE通讯协议,遵循CiA402行规(仅S6N支持)			
通用功能 自动调整 由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 多控制模式切换 位置模式; 速度模式; 转矩模式; 位置/速度模式切换; 速度/转矩模式切换; 位置/转矩模式切换; 全闭环控制; CANopen模式; EtherCAT模式; MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	MECHATROLINK-III	支持MECHATROLINK-III总线协议(仅S6M支持)			
自动调整 由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级 多控制模式切换 位置模式;速度模式;转矩模式;位置/速度模式切换;速度/转矩模式切换;位置/转矩模式切换; 全闭环控制;CANopen模式;EtherCAT模式;MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	USB	连接电脑与伺服驱动可对伺服进行调试及相关整定			
多控制模式切换 位置模式; 速度模式; 转矩模式; 位置/速度模式切换; 速度/转矩模式切换; 位置/转矩模式切换; 全闭环控制; CANopen模式; EtherCAT模式; MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率		通用功能			
全闭环控制; CANopen模式; EtherCAT模式; MECHATROLINK-III模式 脉冲分频 任意分频 以压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	自动调整	由上位机发出动作指令,驱动电机运行,实时推测判定负载转动惯量比,自动设定刚性等级			
保护功能 过压、欠压、过流、超速、失速、过热、过载、编码器异常、输入缺相、输出缺相、位置偏差过大(制动电阻检测) 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	多控制模式切换				
体护功能 位置偏差过大(制动电阻检测) 高频振动抑制 5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率	脉冲分频	任意分频			
	保护功能				
原点回复模式 多种原点回归功能	高频振动抑制	5组陷波器抑制100~4000Hz 的振动频率			
	原点回复模式	多种原点回归功能			

通信规格

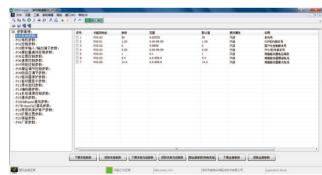
	·····································			
	IEC 61158 Type12, IEC 61800-7 CiA402 Drive Profile (CoE)			
	物理层			
传输协议	100BASE-TX (IEEE802.3)			
传输距离	两节点间小于100m			
接口	CN1(RJ45): EtherCAT Signal IN、MECHATROLINK-III Signal IN CN2(RJ45): EtherCAT Signal OUT、MECHATROLINK-III Signal OUT			
线缆	五类双绞线(EtherCAT)、交叉双绞线(MECHATROLINK-III)			
	应用层			
SDO	SDO请求、SDO应答			
PDO	可变PDO映射			
CiA402 Drive Profile	轮廓位置模式(Profile Position Mode) 轮廓速度模式(Profile Velocity Mode) 原点复归模式(Homing Mode) 插补位置模式(Interpolated Position Mode) 周期同步位置模式(Cyclic Synchronous Position Mode) 周期同步速度模式(Cyclic Synchronous Velocity Mode)			
	—————————————————————————————————————			

分布时钟(DC)模式

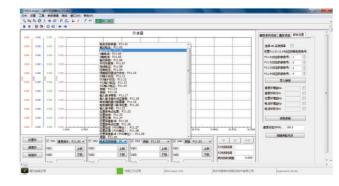
上位机软件



• 支持多种产品系列和不同波特率



• 参数管理:参数及参数文件的上传、下载及管理



● 示波器功能:四通道实时监控,触发模式; 自动识别监控参数范围;波形缩放;125us时间分辨率

P19 S6系列高性能主轴伺服系统

伺服系统配置方案

■ 普通车床方案

系统组成:

1)S6-4T**-*-T驱动器

- +异步伺服电机
- +皮带/减速箱
- +机械主轴
- +增量编码器
- 2)S6-4T**-*驱动器
- +异步电主轴
- +增量编码器

特点: 高响应, 低脉动, 低噪音, 低干扰



系统组成:

S6-4T**-*-M驱动器

■ 加工中心方案

- +异步伺服电机
- +皮带
- +机械主轴
- +增量编码器

特点: 高响应, 低脉动, 准停快而准, 低噪音, 低干扰





■ 车铣复合方案A

系统组成:

- 1)S6-4T**-*-T驱动器
- +定制异步/永磁同步伺服电主轴
- +齿圈感应式增量编码器
- 2)S6-4T**-*-T驱动器
- +定制异步/永磁同步伺服电主轴
- +正余弦编码器
- 3)S6-4T**-*-T驱动器
- +定制永磁同步伺服电主轴
- +齿圈感应式绝对值编码器

特点: 高响应, 低脉动, 零速锁轴力大, 准停分度快而准, 低噪音,低干扰

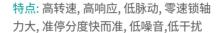




■ 车铣复合方案B

系统组成:

- 1)S6-4T**-*-T驱动器
- +异步/永磁同步伺服电机
- +皮带+机械主轴+增量编码器
- 2)S6-4T**-*-T驱动器
- +异步/永磁同步伺服电机
- +皮带+机械主轴+正余弦编码器
- 3)S6-4T**-*-T驱动器
- +异步/永磁同步伺服电机
- +皮带+机械主轴+绝对值编码器







■ 钻攻雕铣方案A

系统组成:

- 1) S6-4T**-*-M驱动器
- +异步伺服电机
- +直连机械主轴
- +增量编码器
- 2) S6-4T**-*-M驱动器
- +异步伺服电机
- +直连机械主轴
- +正余弦编码器

特点: 高响应, 低脉动, 低噪音, 低干扰, 加减速时间短, 攻牙效率高





■ 钻攻雕铣方案B

系统组成:

S6-4T**-*-M驱动器

- +异步/永磁同步伺服电主轴
- +正余弦编码器

特点: 高响应, 低脉动, 低噪音, 低干扰, 加减速时间短, 攻牙效率高





P21 S6系列高性能主轴伺服系统 P22

伺服系统配置方案

■ 高速磨床方案

系统组成:

S6-4T**-*-T驱动器

- +高速异步/永磁同步伺服电机
- +增量编码器

特点: 高转速, 高响应, 低脉动, 低噪音, 低干扰





■ MECHATROLINK-III总线车床方案

系统组成:

S6-4T**-*-T驱动器

- +异步/同步伺服电机
- +皮带/减速箱
- +机械主轴
- +增量编码器
- +正余弦编码器
- +绝对值编码器

+BISS-C

特点: 高响应速度, 高精度,接线方便, 抗干扰性强





■ EtherCAT总线车床方案

系统组成:

S6-4T**-*-T驱动器

- +异步/同步伺服电机
- +皮带/减速箱
- +机械主轴
- +增量编码器
- +正余弦编码器
- +绝对值编码器
- +BISS-C

特点: 高响应速度, 高精度, 接线方便, 抗干扰性强





■ 主轴+DDR转台4轴(5轴)加工中心方案

系统组成:

S6-4T**-*-M主轴伺服驱动器 S6-2T**-*-M DD转台伺服

- +立式(卧式)DD马达
- +增量编码器/正余弦编码器
- +BISS-(

特点:响应快,定位精度10弧秒、重复 精度5弧秒,定位大力矩且无振动





■ MECHATROLINK-III总线铣床方案

系统组成:

S6-4T**-*-M驱动器

- +异步/同步伺服电机
- +皮带/减速箱
- +机械主轴
- +增量编码器/正余弦编码器
- +BISS-C

特点: 高响应速度, 高精度,接线方便, 抗干扰性强





■ EtherCAT总线铣床方案

系统组成:

S6-4T**-*-M驱动器

- +异步/同步伺服电机
- +皮带/减速箱
- +机械主轴
- +增量编码器/正余弦编码器
- +BISS-C

特点: 高响应速度, 高精度, 接线方便, 抗干扰性强





P23 S6系列高性能主轴伺服系统