

MOTEC[®] COBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器型号

系列	电压 (V)	电流 (A)	反馈	电机类型	接口方式	特殊编码
COBRA	48	06/12	-E	-V	-C	-M038

注:① 反馈方式: E-为增量编码器和数字霍尔。

② 双电源供电驱动器, 上电时先上控制电源, 然后再上驱动电源。关机时则相反, 否则有可能损坏驱动器。

③ 安装方式: Cobra驱动器的功率部分采用了铝基板的技术, 有良好的散热性能。但如果较大的电流持续较长的时间, 由于铝基板散热面积有限, 会导致驱动器温升较快。建议安装时将驱动器铝基板紧贴机壳金属表面, 从而增加驱动器的散热面积。

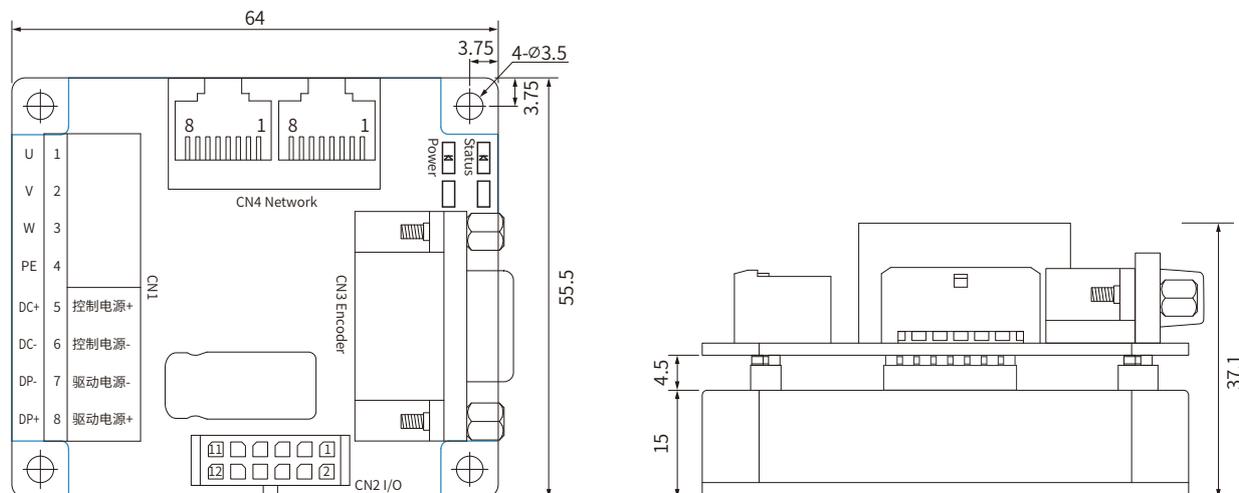
MOTEC[®] COBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器功能特点

- 驱动供电电压12.5VDC~48VDC, 控制供电电压24VDC;
- 最大连续电流6A/12A;
- 工作环境温度: 0°C~+50°C;
- 4路非隔离数字输入, 2路非隔离数字输出, 1个±10VDC模拟量输入;
- 具有位置控制模式、速度控制模式和电流控制模式;
- 位置环和速度环控制频率5kHz, 电流环控制频率10kHz;
- 支持S曲线轨迹规划和T曲线轨迹规划功能;
- 网络指令模式、脉冲/方向模式、模拟信号模式、PWM信号模式和PLC可编程模式;
- 通讯模式为RS232/CAN, RS232网络支持8台驱动器联网, CAN总线支持110台驱动器联网;
- 支持MOTECIAN、MODBUS、CANOPEN协议, 提供指令集和编程函数库;
- 具有温度保护、过流、过压、欠压、I²t, 位置超差、速度超差、峰值电流等保护功能;
- SVPWM正弦波驱动, 保证良好的低速和高速性能;
- 专用抱闸接口;
- 尺寸(长宽高)为64mm×55.5mm×37.1mm。



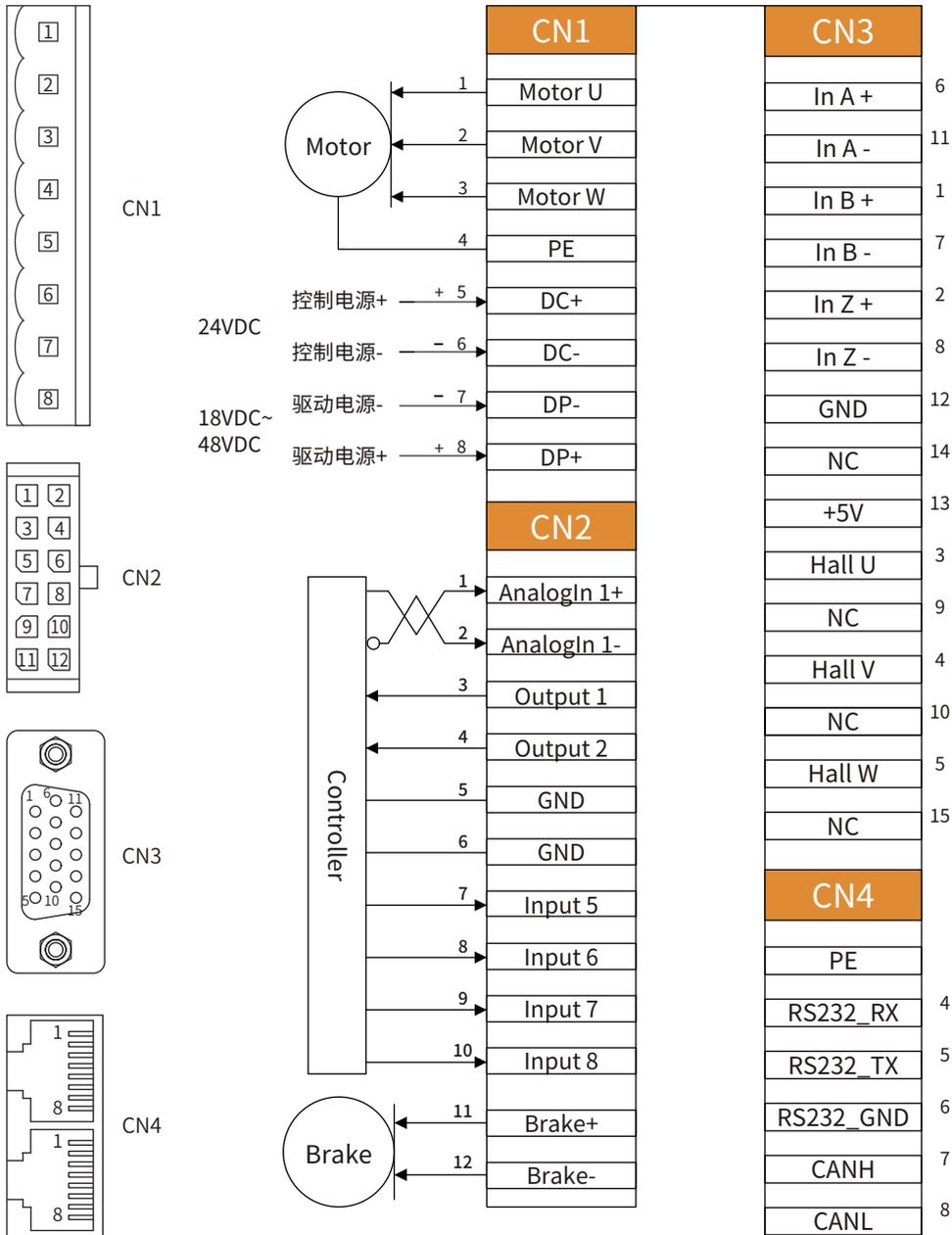
MOTEC[®] COBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器外形尺寸图

单位:mm

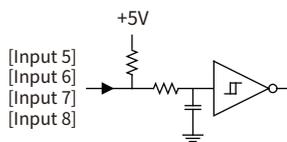




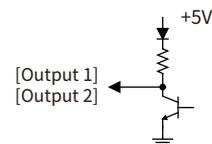
MOTEC[®] COBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器接线图(增量编码器版本)



- 注意: (1)输入口5~8支持电压范围 +5VDC~+12VDC;
 (2)输出口支持电压范围 0~+5VDC;
 (3)Input 7可以作为脉冲(PWM)输入口;
 (4)Input 8可以作为方向口输入;
 (5)电机抱闸接口供电从控制电中获取。



Input interface circuit



Output interface circuit

MOTEC[®] DCOBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器型号

系列	电压 (V)	电流 (A)	反馈	电机类型	接口方式	特殊编码
DCOBRA	48	06/12	-E	-V	-C	-M038

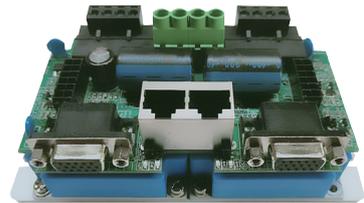
注:① 反馈方式: E-为增量编码器和数字霍尔。

② 双电源供电驱动器, 上电时先上控制电源, 然后再上驱动电源。关机时则相反, 否则有可能损坏驱动器。

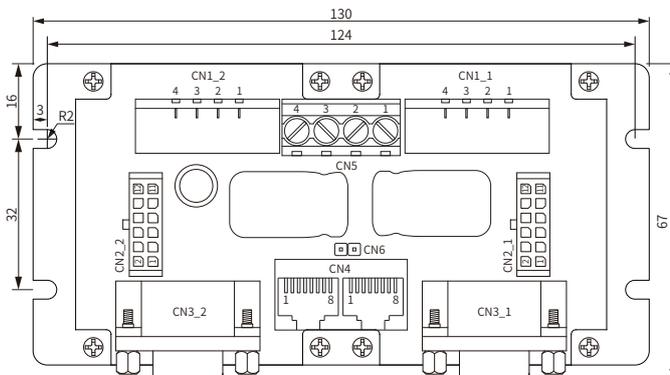
③ 安装方式: Cobra驱动器的功率部分采用了铝基板的技术, 有良好的散热性能。但如果较大的电流持续较长的时间, 由于铝基板散热面积有限, 会导致驱动器温升较快。建议安装时将驱动器铝基板紧贴机壳金属表面, 从而增加驱动器的散热面积。

MOTEC[®] DCOBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器功能特点

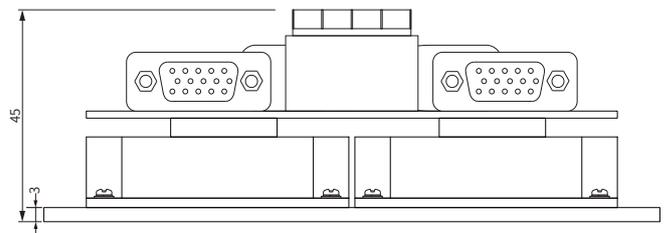
- 驱动供电电压18VDC~48VDC, 控制供电电压24VDC;
- 最大连续电流6A/12A;
- 工作环境温度: 0°C~+50°C;
- 4*2路非隔离数字输入, 2*2路非隔离数字输出, 1*2路±10VDC模拟量输入;
- 具有位置控制模式、速度控制模式和电流控制模式;
- 位置环和速度环控制频率5kHz, 电流环控制频率10kHz;
- 支持S曲线轨迹规划和T曲线轨迹规划功能;
- 网络指令模式、脉冲/方向模式、模拟信号模式、PWM信号模式和PLC可编程模式;
- 通讯模式为RS232/CAN, RS232网络支持8台驱动器联网, CAN总线支持110台驱动器联网;
- 支持MOTECIAN、MODBUS、CANOPEN协议, 提供指令集和编程函数库;
- 具有温度保护、过流、过压、欠压、I²t, 位置超差、速度超差、峰值电流等保护功能;
- SVPWM正弦波驱动, 保证良好的低速和高速性能;
- 专用抱闸接口;
- 尺寸(长宽高)为130mm×67mm×45mm。



MOTEC[®] DCOBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器外形尺寸图 单位:mm

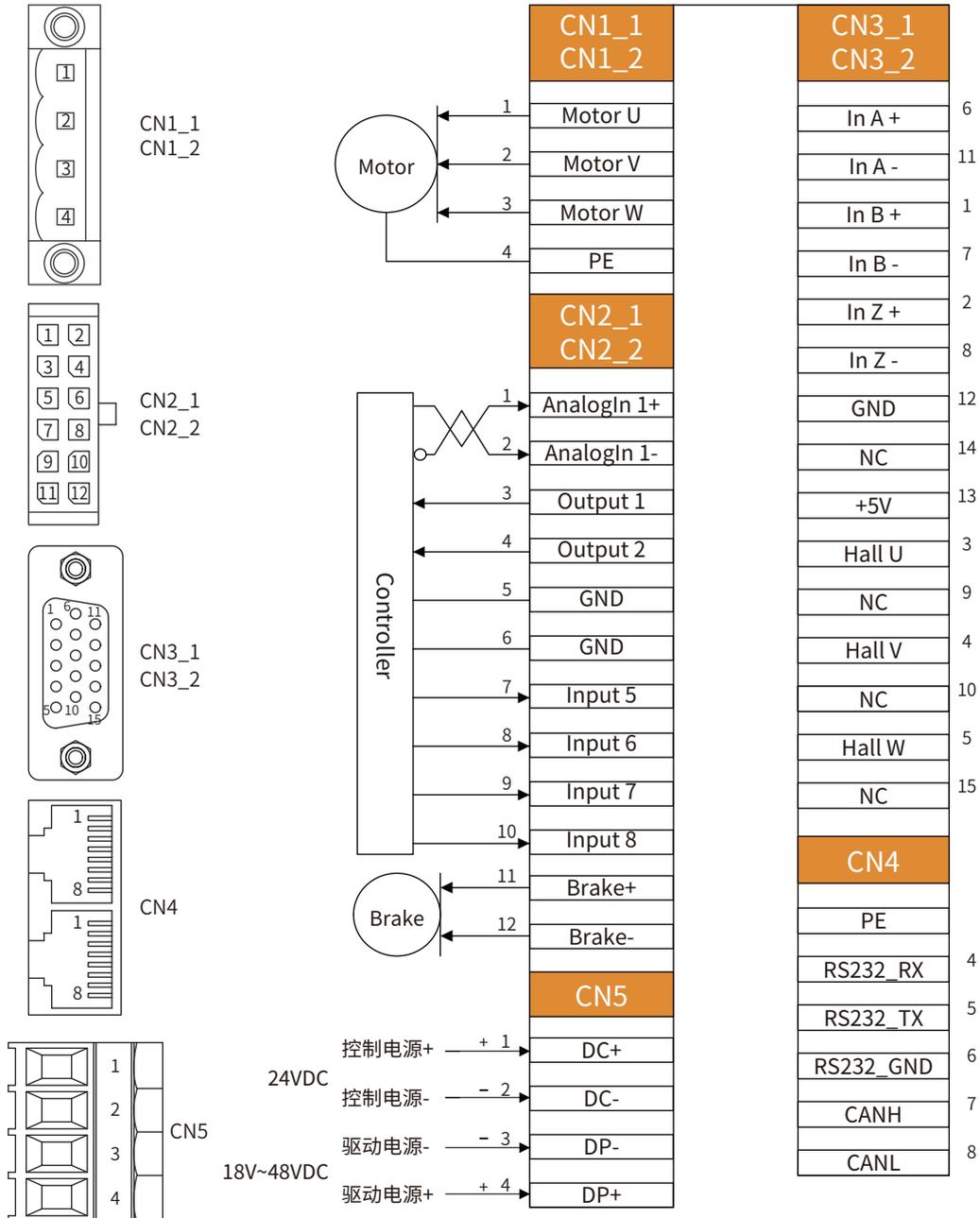


CN6: 串口通讯跳线, 当跳线连接以后两个驱动模块的RS232为内部连接的。当跳线去除时, 两个驱动模块的RS232为内部断开, 此时每个RJ45口对应连接一个驱动器。两个RJ45口的CAN通讯内部是相互连通的, 和跳线无关。

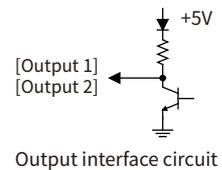
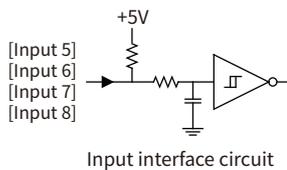




MOTEC® DCOBRA4806(12)-M038 直流伺服驱动器接线图(增量编码器版本)



- 注意: (1)输入口5~8支持电压范围 +5VDC~+12VDC;
 (2)输出口支持电压范围 0~+5VDC;
 (3)Input 7可以作为脉冲 (PWM) 输入口;
 (4)Input 8可以作为方向口输入;
 (5)电机抱闸接口供电从控制电中获取。



COBRA系列直流伺服

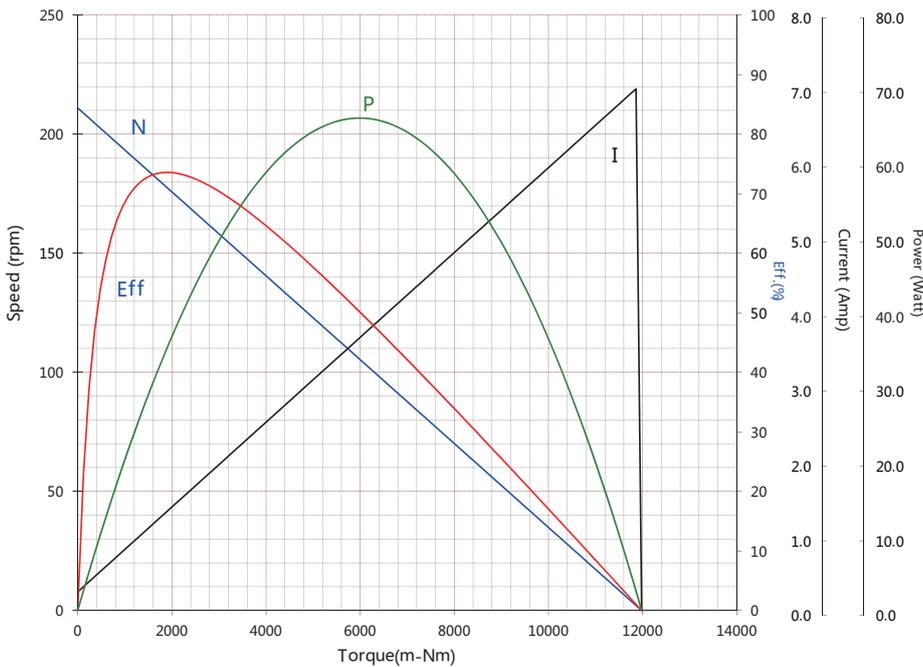


轮毂电机型号: MSWH-170-M3-C001

参数

- 额定电压: 36VDC (24VDC或48VDC可持续工作)
 - 反馈方式: 800线增量式编码器和霍尔传感器;
 - 驱动方式: 正弦波驱动;
 - 扭矩常数: 1.67Nm/A;
 - 反电动势常数: 0.171V/RPM;
 - 线电阻: 5.086欧姆;
 - 重量: 2.2KG;
 - 空载速度: 211RPM, 空载电流: 0.25Amp;
 - 堵转扭矩: 11.9Nm, 堵转电流: 7.1Amp;
- 最大效率工作点参数:
- 扭矩: 2.2Nm; 速度: 180RPM; 电流: 1.33Amp;
- 最大输出功率工作点参数:
- 扭矩: 6.0Nm; 速度: 106RPM; 电流: 3.7Amp;

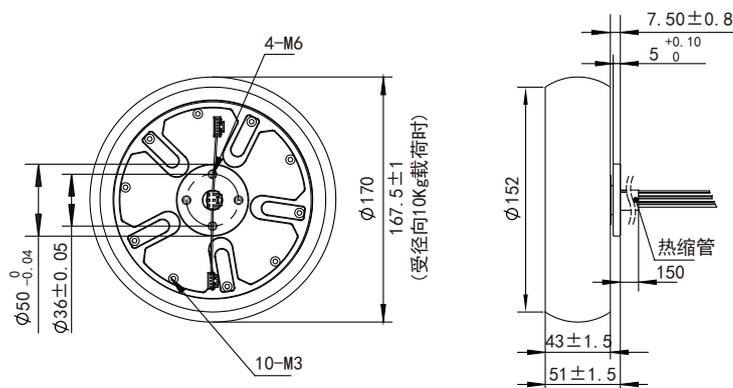
扭矩曲线 (36V)



线缆定义

动力线缆 AWG18#		编码器线缆 AWG26#	
蓝	U	黑	GND
绿	V	红	+5VDC
黄	W	绿	Hall A
		蓝	Hall B
		黄	Hall C
		白	Encoder A
		灰	Encoder B
		紫	NA

机械尺寸



单位:mm