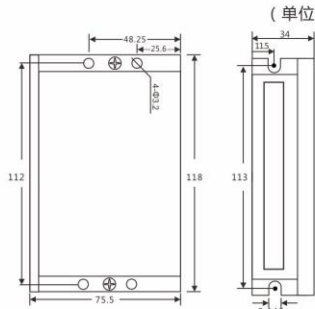


ZLAC706 低压伺服驱动器



产品概述

ZLAC706采用DSP设计生产的矢量控制低成本全闭环全数字交流伺服驱动器。其中包括三个反馈回路：位置回路、速度回路以及电流回路，可以工作在位置，速度和转矩模式，适合驱动电压70V 功率在400W以下的交流伺服电机，该伺服驱动器技术成熟稳定性可靠，相对而言是一款性价比超高的低压伺服驱动器。
用公司配备的调试线通过PC软件连接驱动器



主要特点

- 全新32位DSP控制技术；
 - 支持多种控制方式，多种输入方式；
 - 高动态性能，大峰值转矩，低速运行平滑；
 - 内部任意电子齿轮比设置脉冲当量；
 - 使用RS232接口通过调试软件PC机修改参数；
 - 可设位置环、速度环、电流环的PID的参数；
 - 光耦隔离差分信号输入,抗干扰能力强；
 - 有过流、I2T、过压、欠压、过热、超差、超速保护；
 - 工作电压直流：24-70VDC；
 - 指示灯 绿灯表示运行,红灯表示保护或脱机；
- 可配各种不同精度的增量式编码器；

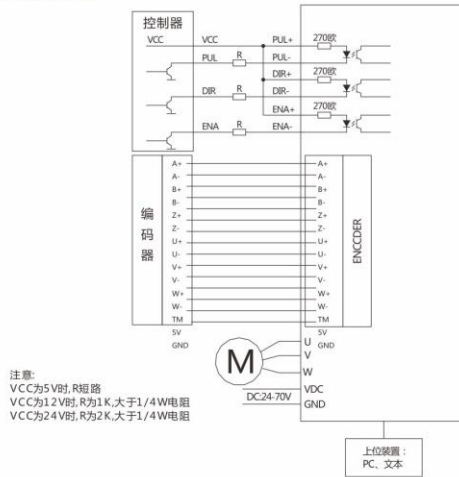
调试软件介绍

用公司配备的调试线通过PC软件连接驱动器

端口设置:可设通信端口,通信波特率；

系统配置:可设置不同的电机极对数和电机编码器线数,电子齿轮比,输入逻辑方向以及工作模式的选定；

典型接线示意图



P2电机编码器接口描述 (DB15母头)

端子号	符号	名称	说明
1	GND	编码器电源地	50mA
2	VCC	编码器电源正	单端连接
3	PW+	霍尔W相正输入	单端连接
4	PV+	霍尔V相正输入	单端连接
5	PU+	霍尔U相正输入	
6	PZ+	编码器Z相正输入	
7	PB+	编码器B相正输入	
8	PA+	编码器A相正输入	
9	NC		
10	NC		
11	NC		
12	NC		
13	PZ-	编码器Z相负输入	
14	PB-	编码器B相负输入	
15	PA-	编码器A相负输入	

P1输入信号接口描述

标记符号	功能	详细说明
PUL+	脉冲信号光电隔离正端	接信号电源，+5V至24V均可驱动,高于+5V需在PUL-端接限流电阻
PUL-	脉冲信号光电隔离负端	下降沿有效，每当脉冲由高变低时电机走一步。输入电阻220Ω要求：低电平0至0.5V,高电平4至5V，脉冲宽度>2.5us。
DIR+	方向信号光电隔离正端	接信号电源，+5V至24V均可驱动,高于+5V需在DIR-端接限流电阻
DIR-	方向信号光电隔离负端	用于改变电机转向。输入电阻220Ω要求：低电平0至0.5V,高电平4至5V，脉冲宽度>2.5us。
ENA+	电机释放信号光电隔离正端	接信号电源，+5V至24V均可驱动,高于+5V需在ENA-端接限流电阻
ENA-	电机释放信号光电隔离负端	有效（低电平）时关断电机线圈电流，驱动器停止工作，电机处于自由状态

电气指标

说明	最小值	典型值	最大值
供电电压 (V)	24	36	70
额定输出电流 (A) 峰值	*	6	20
逻辑输入电流 (mA)	*	10	*
输入脉冲频率 (KHA)	*	*	250
脉冲低电平时间 (us)	2.5	*	*

P3电机电源接口描述

端子号	标识	符号	名称	说明
1		W	电机W相	
2	电机相线	V	电机V相	
3		U	电机U相	
4	电源输入端	VDC	输入直流电源正	DC 24V-70V
5		GND	输入直流电源负	

注意:

1. 不要将电源接反，输入电压不要超过DC70V，驱动器通电时绿色指示灯POWER亮。
2. 设置系统参数(如电子齿轮比)后要重新上电方能生效。
3. 输入控制信号电平为5V，当高于5V时需要接限流电阻，当控制信号为24V时,需串接 2K 1/4W电阻。