



## 产品特点

- ◆ 自由配置通用交流伺服.
- ◆ 驱动器内部高级语言编程,实现灵活实时的单轴或多轴运动控制.
- ◆ 可作为现场总线主站或从站,构建完全基于驱动的分布式运动控制系统.
- ◆ 用户编程控制的开关量及模拟量输入输出点.
- ◆ 支持多编码器反馈接口 (旋转变压器, 增量式编码器, Sin/cos编码器, Endat, Hiperface等) .
- ◆ CanOpen等多种现场总线接口,预留现场总线扩展插槽.
- ◆ RS232/422通信诊断接口.
- ◆ 用来备份的SD卡插槽.

## 技术参数

230伏系列参数							
驱动类型	最大输出电流	额定输出电流	功率功耗	额定输入电流	建议保险丝	UL标准	
单位	A	A	KW	A			
GD1-230/05	5	2.5	1	2.5	2A	是	
GD1-230/08	8	4	1.6	4	4A	是	
GD1-230/11	11	5.5	2.2	5.5	6A	是	
GD1-230/17	17	8.5	3.4	8.5	10A	是	
GD1-230/30	30	10	4	10	15A	是	
GD1-230/30 (使用外部电源)	30	15	6	15	15A	是	

400伏系列参数							
驱动类型	最大输出电流	额定输出电流	功率功耗	额定输入电流	建议保险丝	UL标准	
单位	A	A	KW	A			
GD1-400/05	5	2.5	1.7	2.5	2A	是	
GD1-400/08	8	4	2.7	3.5	4A	是	
GD1-400/14	14	7	5	7	6A	是	
GD1-400/20	20	10	7	10	10A	是	
GD1-400/30	30	15	10	15	15A	是	
GD1-400/45	45	20	14	20	20A	是	
GD1-400/60	60	30	20	30	30A	是	
GD1-400/90	90	35	25	35	40A	是	

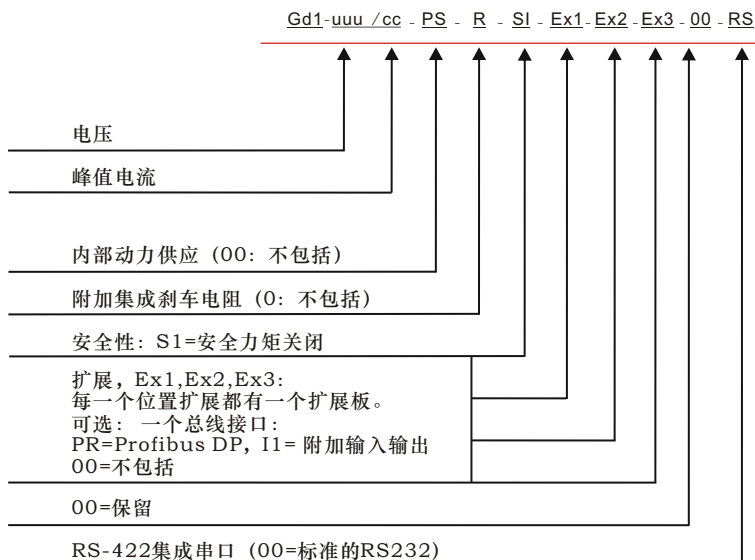
## 产品代码

### ◆ 230V系列

- 电流等级 (A):  
5, 8, 11, 17, 30

### ◆ 400V系列

- 电流等级 (A):  
5, 8, 14, 20, 30, 45, 60, 90



## 运行模式

- ◆ 标准模式：常用标准伺服运行模式
  - 寻参模式
  - 扭矩模式
  - 速度模式
  - 位置模式
  - 插补位置模式
- ◆ 序列位置模式：  
128条可编程序列,可定义寻参,扭矩,速度,位置等序列,各序列自由循环跳转.
- ◆ 智能运行模式：  
访问总线对象字典,实现用户应用编程

## 定性分时多任务编程

- 快速循环任务
- 用户定义循环任务
- 运动控制任务
- 高级语言 (IEC1131)



## 内置运动控制功能（智能模式）

- 寻参
- 电子齿轮
- Cam轴
- PID
- 轮廓发生器
- CAM切换
- 功能块,命令与设定点的灵活链接组合
- 通过对象字典配置

