

MINAS A6BU 系列



传感器直连 位置控制

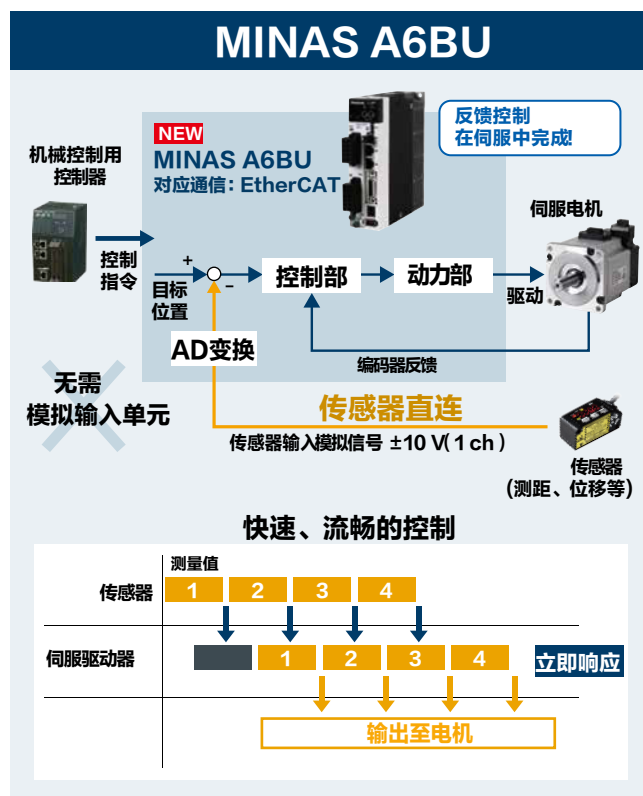
高速响应

高精度

简单

直接捕捉来自传感器信号，实现**高响应 · 高精度**

硬配置&控制器程序**简单**



Check! 间隙控制的视频请扫描右方二维码



用途·事例

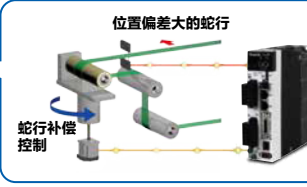
间隙控制



聚焦控制



蛇行控制



*EtherCAT是德国Beckhoff Automation GmbH授权的专利技术和注册商标。

详细阵容

功率阵容

		电动机额定功率		
		50 W ~ 400 W	750 W ~ 1.5 kW	1.8 kW ~ 22 kW
驱动器的电源	单相 AC100 V ~ 120 V	●	—	—
	单相/三相 AC200 V ~ 240 V	●	●	—
	三相 AC200 V ~ 240 V	—	—	●

对应电机



MSMF
低惯量



MDMF
中惯量



MHMF
高惯量



MQMF
带减速机电机



MQMF
中惯量/
扁平型



MGMF
中惯量/
低速大转矩



电机详细资料



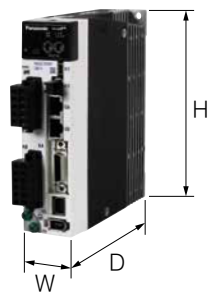
MHMF
带减速机电机

A6BU共同规格

项目			内容
输入电源	100 V	主电路电源	单相 100 ~ 120 V 50/60 Hz
		控制电路电源	单相 100 ~ 120 V 50/60 Hz
	200 V	主电路电源	A ~ D型 单相/三相 200 ~ 240 V 50/60 Hz E ~ H型 三相 200 ~ 240 V 50/60 Hz
		控制电路电源	A ~ D型 单相 200 ~ 240 V 50/60 Hz E ~ H型 单相 200 ~ 240 V 50/60 Hz
		编码器反馈	23 bit (8388608分辨率) 7条线路 串行绝对编码器
控制信号	输入	通用8输入	
	输出	通用3输出	
模拟信号	输入	1输入 (最大输入电压: ± 10 V) 分辨率: 16 bit	
	输出	2输出 (模拟监视器1; 模拟监视器2)	

项目		内容
脉冲信号	输出	2 输出
通信功能	EtherCAT	可实时动作指令的传送、参数设定、状态监控等
	USB	可连接电脑等进行参数设定、状态监控等
控制模式		位置控制: Profile位置控制 (pp)、循环位置控制 (csp)、 原点复位位置控制 (hm) 速度控制: Profile速度制御 (pv)、循环速度控制 (csv) 转矩控制: Profile制御 (tq)、循环转矩控制 (cst) ※ 模拟输入的位置补偿功能请在csp模式下使用。 ※ 通过EtherCAT通信命令切换上述控制模式

[驱动器] 外形尺寸图



型号	W [mm]	H [mm] () 包括安装支架	D [mm] () 包括驱动器主体侧电源 连接器和电机连接器	重量 [Kg]
A 型	40	150 (180)	130 (150)	约 0.8
B 型	55	150 (180)	130 (150)	约 1.0
C 型	65	150 (180)	170 (191)	约 1.6
D 型	85	150 (180)	170 (191)	约 2.1
E 型	85	168 (198)	196.5 (216)	约 2.7
F 型	130	220 (250)	219.5	约 5.2
G 型	184	220 (257)	257	约 8.2
H 型	244	390	222	约 14.2 (240 A) *、 15.2 (360 A) *

※ 额定最大电流

* 照片是A型的外观。外观因型号而异。
对手侧的连接器、导线的空间请另外确认。