

科技引领未来
儒竞·高品质交流伺服系统

SE-A3 灵动系列



Beyond your imagination
开创智能制造领域新纪元



2019 01 月

公司简介 >>

“

上海儒竞电子科技有限公司是致力于节能和智能制造领域的高新技术企业。公司成立于 2003 年，专业从事 HVAC 领域变频控制器、自动化领域伺服驱动与运动控制、自动化设备等产品的研发、生产与销售。

集团总部位于上海市杨浦区[湾谷]高科园区，现有研发团队 300 多人，其中 30% 由硕士及以上学历人才构成。生产基地现有 17000 平方米，规划二期新增 13000 平方米。工厂设有电力拖动实验室、EMC 实验室等，满足新产品开发测试需要。工厂全面采用 ERP 系统、MES 系统，对生产及物料进行品质管控，品质目标 500PPM。物料全面符合 ROHS 标准。

2014 年，RUKING 同美国艾默生电气公司成立合资子公司，在 HVAC 驱动与控制领域跻身世界一线品牌行列！

集团同多所知名大学构建合作关系，承担多项国家科技项目，已获国家授权发明专利 7 项，国家授权实用新型专利 40 多项，实审状态的发明专利 30 多项。

RUKING 自动化业务始于 2008 年，立足于打造中国最具竞争力的自动化平台！依托集团研发、生产、资本等多方面的平台化支持，逐步实现工业自动化领域产品的系列化、专业化；力争在产品性能、品质、服务三个方面达到国际领先水平！”

市场与服务 >>>

RUKING 自动化积极拓展全国各个区域的渠道分销网络，同时与多家国内外知名品牌厂商构建 ODM 合作关系，实现双赢局面。公司在华东、华北、华南三大主力市场重点布局服务网络，力争做到技术服务的本地化与专业化。

RUKING 自动化产品除在传统行业得到广泛应用外，更在部分新兴高端应用领域取得突破，推出了专用型伺服、总线型伺服，提供基于网络架构的系统解决方案，真正为客户创造价值！



CONTENTS 目录 >>>

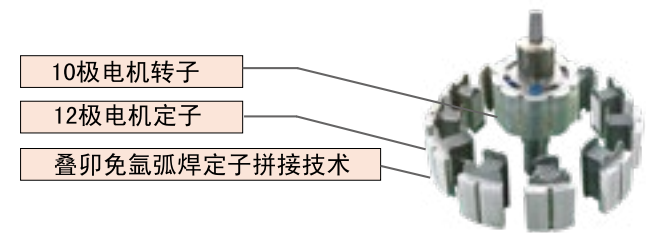
- 03 产品特点
- 04 型号说明
- 05 产品对应表
- 06 伺服系统主回路接线图
- 07 标准接线方式
- 08 制动电阻表
- 09 驱动器规格
- 10 驱动器尺寸
- 11 电机规格
- 13 电机外观尺寸
- 15 T-N 曲线
- 16 驱动器配件
- 17 软件特色简介
- 18 电机引脚与接线

产品特点 >>

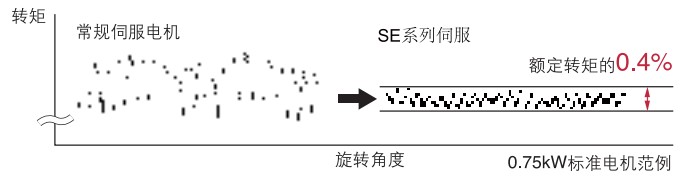
“低振动、快速响应和高精度运行的实现，为您提供最经济高效的生产解决方案!!!”

大幅度降低电机脉动转矩 >>>

- 新型结构设计：全新的定子拼接技术，降低温升，改善电磁特性，提高效率与可靠性；



- 采用 10 级电机转子、12 级电机定子设计，大大降低转矩脉动。



电机实现小型化、高动态特性 >>>

- 采用日本先进制造工艺，优化磁路设计，降低磁损耗，电机体积相比国内其它产品减小 20-30%，同时实现电机的高动态响应特性。



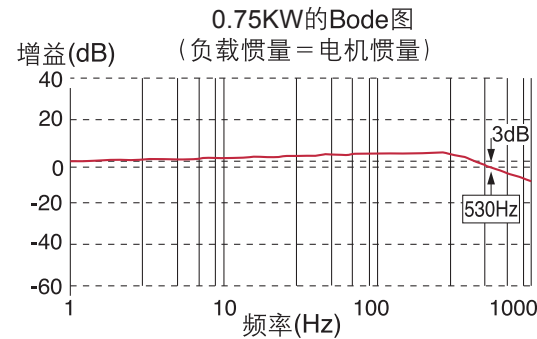
灵活的编码器选型和信号传输方式 >>>

- 根据不同需求，可选配 17bit、20bit 增量式编码器或绝对值式编码器；
- 根据不同需求，可选配光电编码器、旋转变压器；
- 采用 4 线串行通信，接线简单可靠。



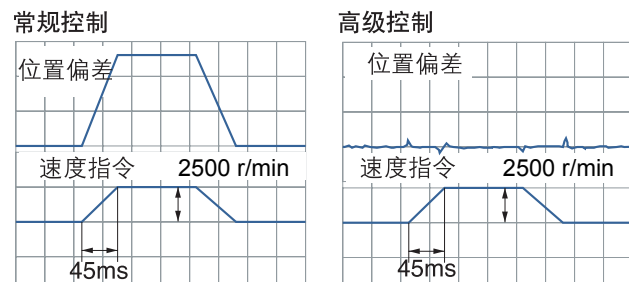
良好的动态响应 >>>

- 采用 32 位专用 DSP 处理器和先进控制算法，大幅提高动态响应速度，速度响应频率达到 530Hz；



大幅提升动态跟随特性 >>>

- 通过算法优化，采用最小位置偏差控制，可大幅降低位置偏差，提升动态跟随特性。



型号说明 >>

RUKING 伺服驱动器型号定义 >>>

SE		A3		—		10		L		R		CP			
A		B		—		C		D		E		F		G	
产品系列		系列				功率		AC 输入电压		编码器		功能类型		专用机型	

A	代码	产品系列
	SE	SE 系列

B	代码	系列
	A3	增强型

C	代码	功率
	01	100W
	02	200W
	04	400W
	08	750W
	10	1.0KW
	15	1.5KW
	20	2.0KW
	30	3.0KW
	40	4.0KW
50	5.0KW	

D	代码	AC 输入电压
	N	单相 220V / 三相 200V
	L	三相 200V
H		三相 380V

E	代码	编码器
	R	串行信号
	V	并行信号

F	代码	功能类型
		全功能
	CP	脉冲专用
EC		EtherCAT

G	代码	专用机型
		标准版本
	00 ~ 99	专用机型

RUKING 伺服电机型号定义 >>>

HQ		5	M	130		—	100		D	20	B	1												
A		B	C	D		—	E		F	G	H	I	J											
系列		极对数		电压		法兰号		功率		惯量		转速		传感器		结构		特殊						
A	代码	系列		D	记号	法兰号		E	记号	电机功率		F	记号	惯量		H	代码	编码器						
	HQ	标准电机			40	40*40			10	100W			S	小惯量			A	17bit（增量型）						
					60	60*60			20	200W			D	中惯量			B	2500ppr（增量型）						
			80		80*80		40		400W		E		增大惯量		C/L		17bit（绝对值）							
			110		110*110		75		750W															
			130		130*130		95		950W															
			180		180*180		100		1KW															
B	代码	极对数								120	1.2KW		G	代码	额定转速		I	记号	轴		油封		制动器	
	4	4 对极								135	1.35KW			10	1000rpm			光轴	键轴	无	有	无	有	
	5	5 对极								150	1.5KW			15	1500rpm			2		●		●	●	●
									180	1.8KW		20		2000rpm		3			●	●		●		
									200	2KW		30	3000rpm		4			●	●			●		
									300	3KW					5	●				●	●			
									330	3.3KW					6	●				●		●		
									440	4.4KW					7	●				●		●		
								500	5KW					8	●				●		●			
C	记号	驱动器进线电压																						
	M	三相交流 220V																						
	H	三相交流 380V																						

型号说明 >>

NIDEC 伺服电机型号定义 ▶▶▶

MX	201	N	2	S	N	**
A	B	C	D	E	F	G
惯量	功率	制动器	电压	结构	编码器	管理编号

A	代码	惯量	C	代码	保持制动器	E	代码	结构		G	代码	管理编号
	MX	低惯量		N	无			形状	油封		00~99	编号
	MY	中惯量		A	有		L	键轴	有			
	MZ	高惯量										

B	代码	功率	D	代码	电压	F	代码	编码器
	101	100W		2	AC200~240V		N	17bit (增量型)
	201	200W					A	17bit (绝对值)
	401	400W						
	751	750W						

设置时注意事项
切勿拆除编码器及分解电机本体。
出货时会将防锈油涂抹在电机轴心上。安装电机前请将该防锈油擦拭干净。
请充分确认并且切实地实行轴心定位（校正）。

与机器之联结
电机内部轴承寿命可能会缩短，轴心可能会折断损坏。
建议使用挠性联轴节。

设置方向及油封
电机能够水平及垂直方向安装。安装时请注意以下事项。
·水平安装：请将电缆出线部朝下，以防止油分、水分、尘埃进入。
·垂直安装：若电机安装了减速器，且减速器位于电机轴心上方时，且使用有油封的电机，以免减速器的油渗入电机内部。



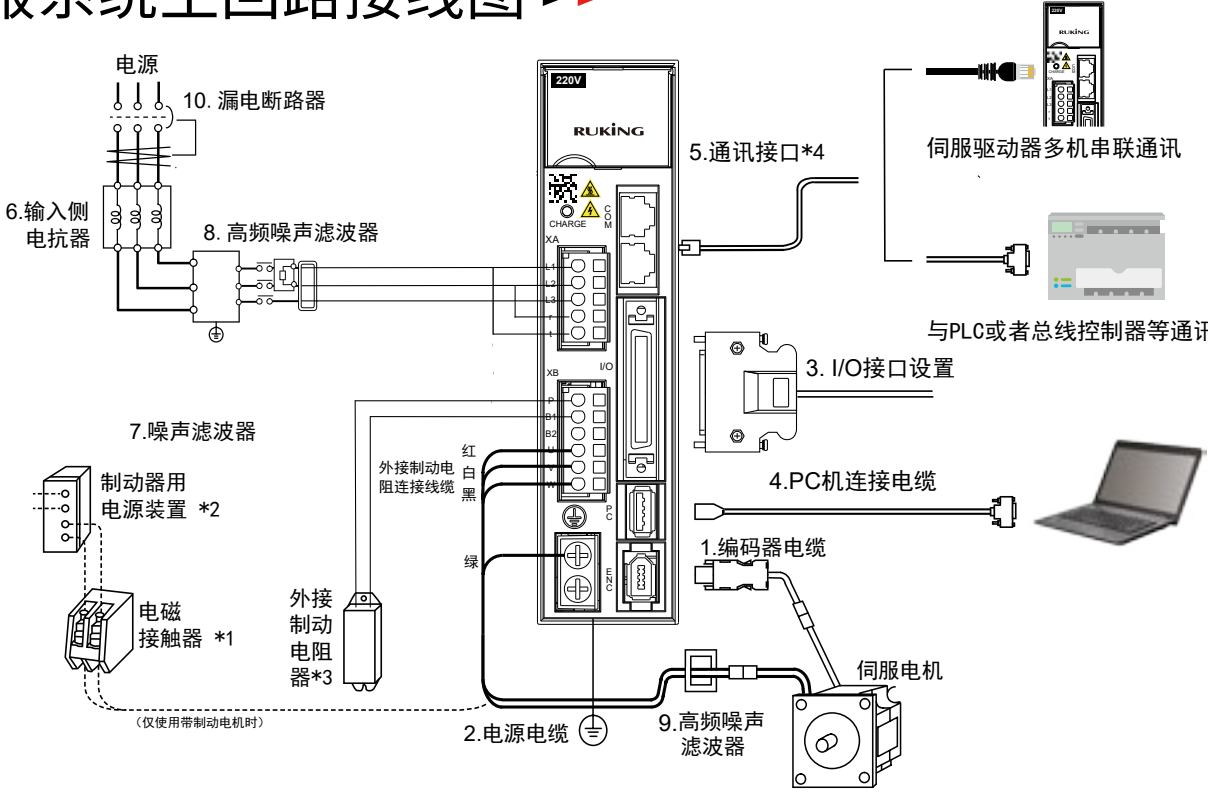
产品对应表 >>

伺服容量		伺服驱动器	对应的伺服电机
220V	100W	SEA3-01NR SEA3-01NRCP SEA3-01NREC	MY101N2LN07 MY101A2LN08 MY101N2LA17 MY101A2LA18
	200W	SEA3-02NR SEA3-02NRCP SEA3-02NREC	HQ5M60-20D30A1 HQ5M60-20D30A2 HQ5M60-20D30C1 HQ5M60-20D30C2 MX201N2LN07 MX201A2LN08 MX201N2LA17 MX201A2LA18 MZ201N2LN07 MZ201A2LN08
	400W	SEA3-04NR SEA3-04NRCP SEA3-04NREC	HQ5M60-40D30A1 HQ5M60-40D30A2 HQ5M60-40D30C1 HQ5M60-40D30C2 MX401N2LN07 MX401A2LN08 MX401N2LA17 MX401A2LA18 MZ401N2LN07 MZ401A2LN08
	750W	SEA3-08NR SEA3-08NRCP SEA3-08NREC	HQ5M80-75D30A1 HQ5M80-75D30A2 HQ5M80-75D30C1 HQ5M80-75D30C2 MX751N2LN07 MX751A2LN08 MX751N2LA17 MX751A2LA18 MZ751N2LN07 MZ751A2LN08
	1KW	SEA3-10LR SEA3-10LRCP SEA3-10LREC	HQ5M130-100D20A1 HQ5M130-100D20A2 HQ5M130-100D20B1 HQ5M130-100D20B2 HQ5M130-100E10B1 HQ5M130-100E20B1 HQ5M130-95E15A1C HQ5M130-95E15A2C HQ5M80-100D30A1 HQ5M80-100D30A2 HQ4M110-120D30A1 HQ4M110-120D30A2 HQ5M130-100D20L1 HQ5M130-100D20L2 HQ5M80-100D30C1 HQ5M80-100D30C2

伺服容量	伺服驱动器	对应的伺服电机
220V	1.5KW SEA3-15LR SEA3-15LRCP SEA3-15LREC	HQ5M130-150D20A1 HQ5M130-150D20A2 HQ5M130-150D20B1 HQ5M130-150D20B2 HQ5M130-150E10B1 HQ5M130-150E20B1 HQ5M130-135E15A1 HQ5M130-135E15A2 HQ4M110-180D30A1 HQ4M110-180D30A2 HQ5M130-150D20L1 HQ5M130-150D20L2
		HQ5M130-200D20A1 HQ5M130-200D20A2 HQ5M130-200D20B1 HQ5M130-200D20B2 HQ5M130-200D20L1 HQ5M130-200D20L2
		HQ5M130-300D20A1 HQ5M130-300D20A2 HQ5M130-300D20B1 HQ5M130-300D20B2 HQ5M130-300D20L1 HQ5M130-300D20L2
	3KW	SEA3-30LR SEA3-30LRCP SEA3-30LREC
		HQ5H130-300D20B1 HQ5H180-300D20B1 HQ5H180-330E15B1
		HQ5H180-400D20B1 HQ5H180-440E15B1 HQ5H180-400D20L1 HQ5H180-400D20L2
	4KW	SEA3-40HR SEA3-40HRCP SEA3-40HREC
		HQ5H180-500D20B1 HQ5H180-500D20L1 HQ5H180-500D20L2
	5KW	SEA3-50HR SEA3-50HRCP SEA3-50HREC
380V	3KW	SEA3-30HR SEA3-30HRCP SEA3-30HREC
		HQ5H130-300D20B1 HQ5H180-300D20B1 HQ5H180-330E15B1
		HQ5H180-400D20B1 HQ5H180-440E15B1 HQ5H180-400D20L1 HQ5H180-400D20L2
	4KW	SEA3-40HR SEA3-40HRCP SEA3-40HREC
		HQ5H180-500D20B1 HQ5H180-500D20L1 HQ5H180-500D20L2
	5KW	SEA3-50HR SEA3-50HRCP SEA3-50HREC

更多具体内容可以咨询上海儒竞自动控制系统有限公司伺服产品分销商、代理商、经销商或者本公司客服中心。

伺服系统主回路接线图 >>



- *1.电磁接触器控制信号可使用驱动器I/O口BRK信号（I/O口22、23接口），客户也可使用其它方式控制。
- *2.仅限使用DC 24V电源。
- *3.100~400W驱动器电阻连接方式：制动电阻接线端分别连接P和B1接线端子，750W及以上驱动器（含750W）外接制动电阻方式为：打开短接棒，制动电阻接线端分别连接P和B1接线端子。外接制动电阻器请用户自备。
- *4.COM口为接线定义完全一致的RJ45网口，可在两者间任意挑选使用

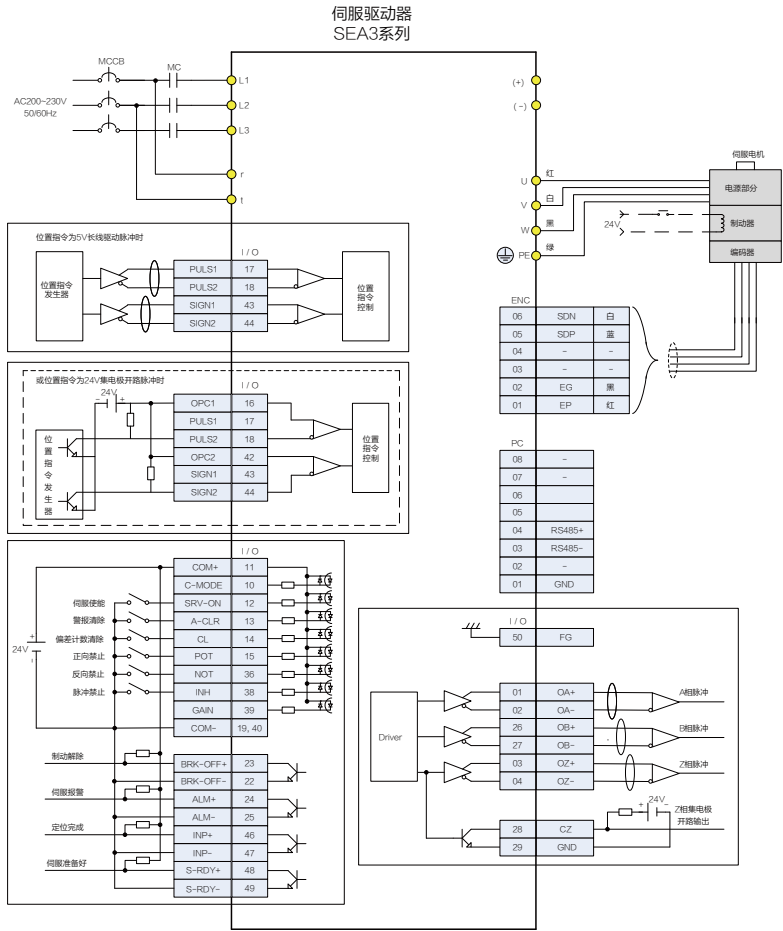
单相220V接入时只需接L1、L2端子

100W-400W接线端子分配	750W-2KW接线端子分配	3KW及以上端子分配
L1 L2 L3 r t P B1 B2 U V W 接地端子	L1 L2 L3 r t P B1 B2 U V W 接地端子	L1 L2 L3 r t P B1 B2 U V W 接地端子

标准接线方式 >>

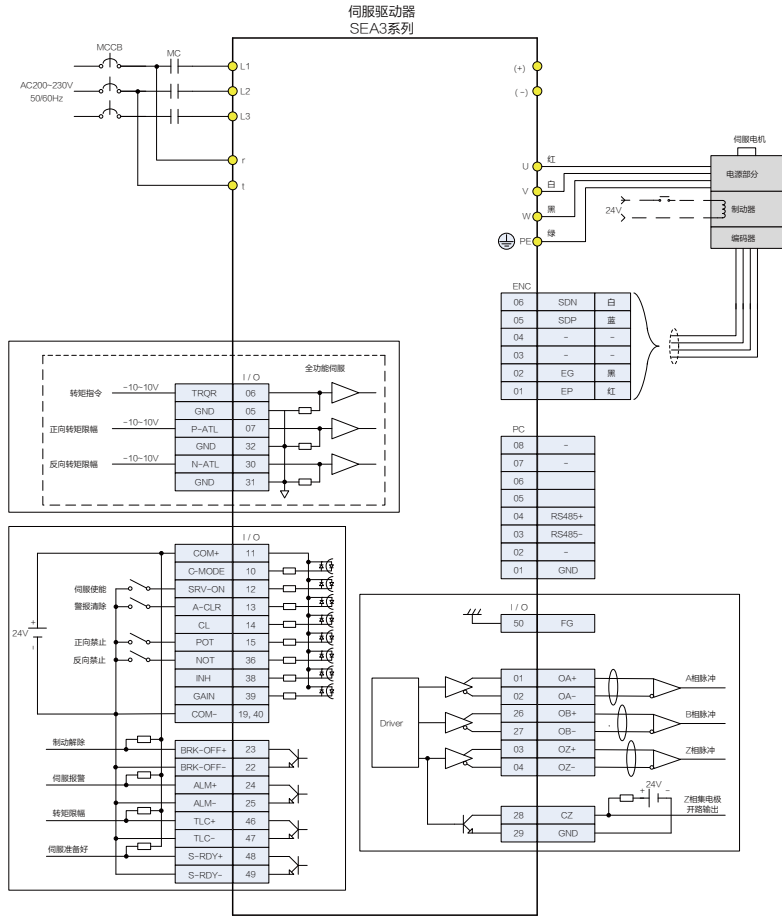
位置模式标准接线 >>>

参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	8
Pr106	1	1
Pr107	7	7
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	12
Pr111	2	2
Pr112	9	9
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	2



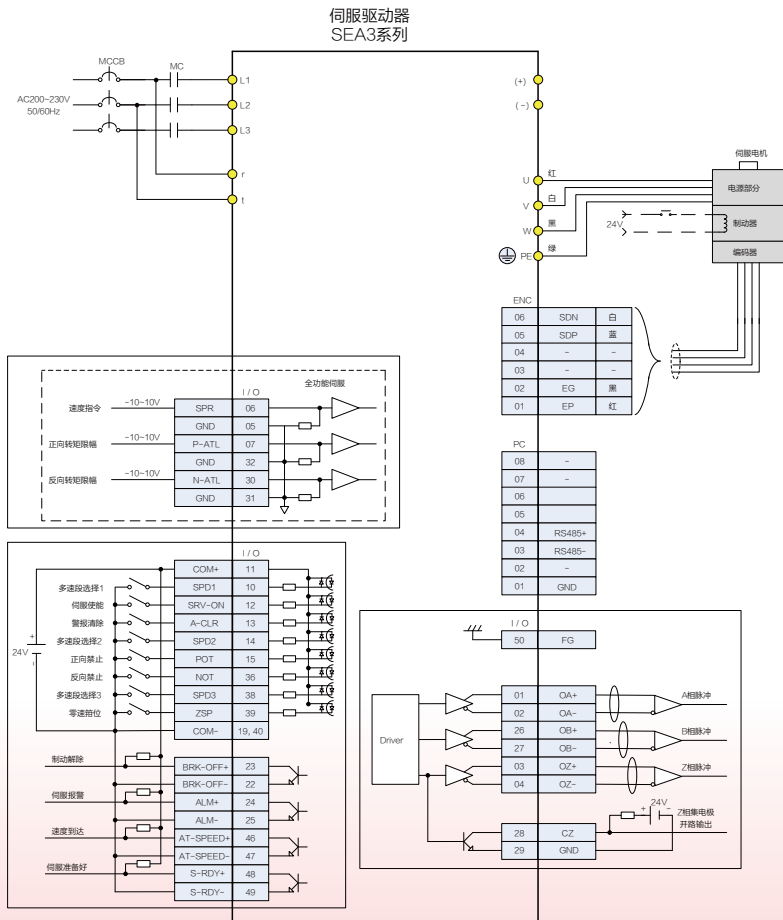
转矩模式标准接线 >>>

参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	8
Pr106	1	1
Pr107	7	7
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	12
Pr111	2	2
Pr112	9	9
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	9



速度模式标准接线 >>>

参数编号	默认值	设定值
Pr105	8	5
Pr106	1	1
Pr107	7	6
Pr108	0	0
Pr109	3	3
Pr110	12	4
Pr111	2	2
Pr112	9	13
Pr113	5	5
Pr114	0	0
Pr115	1	1
Pr116	3	3



制动电阻表 >>

SEA3 系列伺服驱动器提供的内含制动电阻的规格 >>>

系列	伺服驱动器 (kW)	内置制动电阻规格		外接建议 制动电阻规格	最小容许 电阻规格
		电阻值	容量		
220V 系列	100W	——	——	30Ω	30Ω
	200W	——	——	30Ω	30Ω
	400W	——	——	30Ω	30Ω
	750W	50Ω	50W	30Ω	30Ω
	1KW	25Ω	80W	30Ω	30Ω
	1.5KW	25Ω	80W	30Ω	30Ω
	2KW	25Ω	80W	30Ω	30Ω
380V 系列	3KW	25Ω	80W	30Ω	30Ω
	3KW	50Ω	150W	40Ω	40Ω
	4KW				
备注	5KW				
	750W-5KW 机种有内置制动电阻				
	若制动错误产生时，请加大制动电阻功率				
	若情况未获得改善，请选购制动模块				
	当制动电阻并联时，其总电阻值请不要小于最小容许电阻值				
	制动电阻使用设置请参考 Pr008 和 Pr009				

驱动器规格 >>

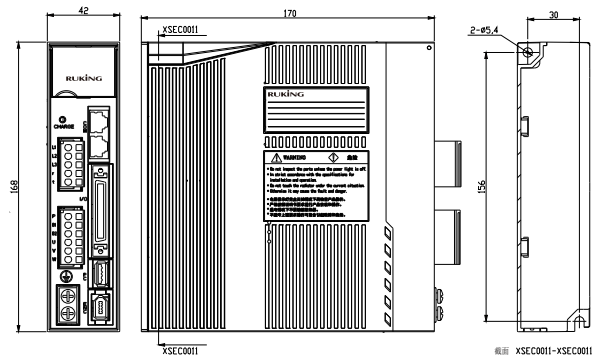
SE A3 系列伺服驱动器规格 ▶▶▶

项目		SE-A3 系列 伺服驱动器											
基本规格	适用电机容量 (KW)	0.1	0.2	0.4	0.75	1	1.5	2	3	3	4	5	
	电源设备容量 (KVA)	0.75	0.75	0.75	1.8	1.8	2.5	3.5	5.2	4.8	6.4	8	
	输入电源 (主电路)	单相 / 三相 200-240V -10% ~ 15% 50/60Hz				三相 200-240V -10%-15% 50/60Hz				三相 380V -10%-15% 50/60Hz			
	控制电源	0.2A	0.2A	0.2A	0.3A	0.5A	0.5A	0.5A	0.6A	0.2A	0.2A	0.2A	
	连续输出电流	1.5A	2.1A	2.9A	4.2A	6.7A	9.1A	11.5A	13.9A	8.0A	11.7A	15A	
	瞬时最大输出电流	4.5A	6.3A	8.7A	12.6A	20.1A	27.3A	34.5A	42A	20A	30A	37.5A	
	最大瞬时输出比	300%								250%			
	防护结构	开放 IP00				带有冷却风扇开放式 IP00							
	控制模式	位置控制 / 速度控制 / 转矩控制											
	编码器精度	2500 线增量式编码器 / 分辨率 :10000/ 串行通讯 17bit 增量式编码器 / 分辨率: 131072/ 串行通讯 17bit 绝对值编码器 / 分辨率: 131072/ 串行通讯											
电子齿轮比设定	1:1000~1000 倍												
输入 / 输出相关功能	速度指令 / 限幅输入	模拟输入: 0 ~ ±10V/ 最大速度 (可设定增益)											
	转矩指令 / 限幅输入	模拟输入: 0 ~ ±10V/ 最大转矩 (可设定增益)											
	位置指令输入	差分信号或集电极开路信号											
	输入信号	8 点输入 (15 种功能): 1. 伺服使能 2. 报警清除 3. 正向驱动禁止 4. 反向驱动禁止 5. 多段速选择 1 6. 多段速选择 2 7. 多段速选择 3 8. 脉冲禁止输入 9. 位置偏差寄存器清零 10. 增益切换 11. 电子齿轮选择 1 12. 电子齿轮选择 2 13. 控制模式切换 14. 零速箝位 15. 转矩限幅											
	输出信号	4 点输出 (10 种功能): 1. 伺服准备好 2. 报警 3. 定位完成 4. 速度到达 5. 零速箝位 6. 制动解除 7. 报警 1 8. 报警 2 9. 报警 3 10. 转矩限幅											
	编码器监视信号输出	编码器信号 (A/B/Z) 相输出差分信号 Z 相也可以输出集电极开路信号											
	内部功能	内置操作器	① 5 个按键 (F S ▲ ▼ ◀ ▶) ② 5 个 LED 显示										
外部操作器		可连接上位机系统 (485 通讯方式)											
再生制动电路		内置 (750W-3KW 含有)											
动态制动器		内置											
保护功能		过压、欠电压、过速、过热、过电流、编码器出错等											
运行环境	环境温度 / 贮藏温度	0~+55°C / -20~+70°C											
	湿度	≤ 90%RH (无结露)											
	振动	≤ 5.88m/s ² 10--60Hz(不允许工作在共振点)											
	安装要求	海拔 1000m 以下, 室内 (无腐蚀性气体和灰尘)											
质量 (kg)		1.0	1.0	1.0	1.5	1.5	1.9	1.9	2.0	2.0	4.6	4.6	

驱动器尺寸 >>

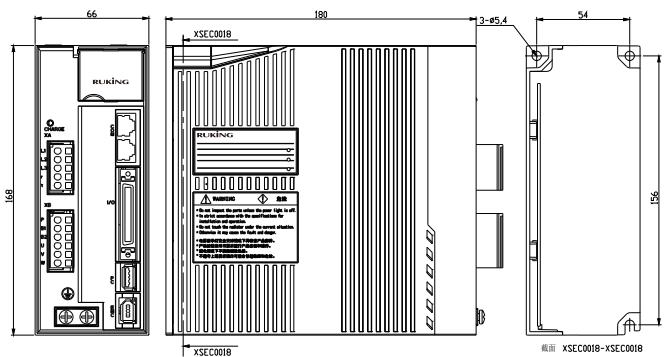
SE 100W、200W 和 400W 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



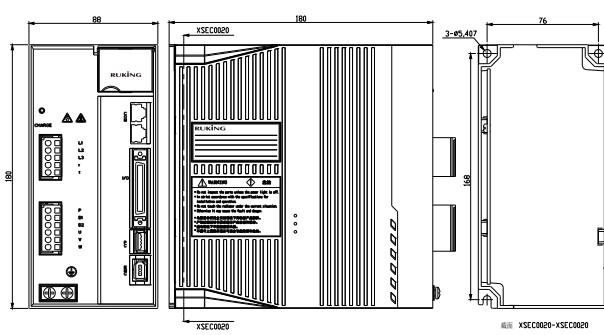
SE 750W 和 1KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



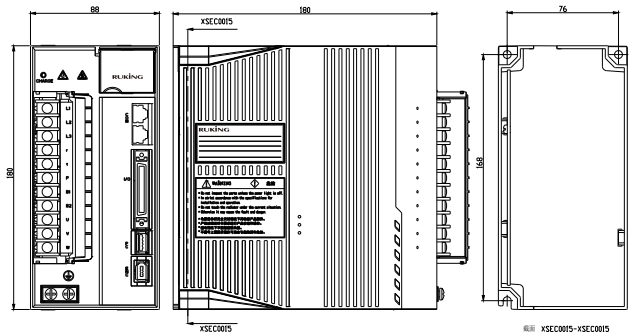
SE 1.5KW 和 2KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



SE 3KW 驱动器安装尺寸图 ▶▶▶

单位: mm



电机规格 >>

220V 200W 中惯量 3000rpm

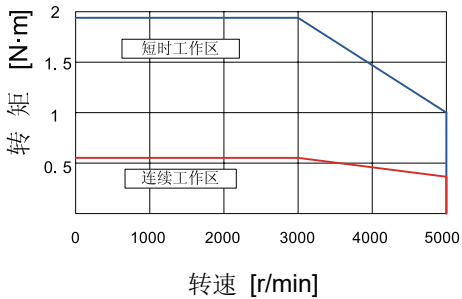
规格

电机型号	IP55	HQ5M60-20D30	□□
适用驱动器	脉冲型	SEA3-02NRCP	
	全功能型	SEA3-02NR	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.92	
额定电流	A	1.5	
瞬时最大电流	A	4.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	10.2	
线电感	mH	23	
反电势	V/krpm	27	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.42
		有制动器	0.45
质量	kg	无制动器	0.85
		有制动器	1.58

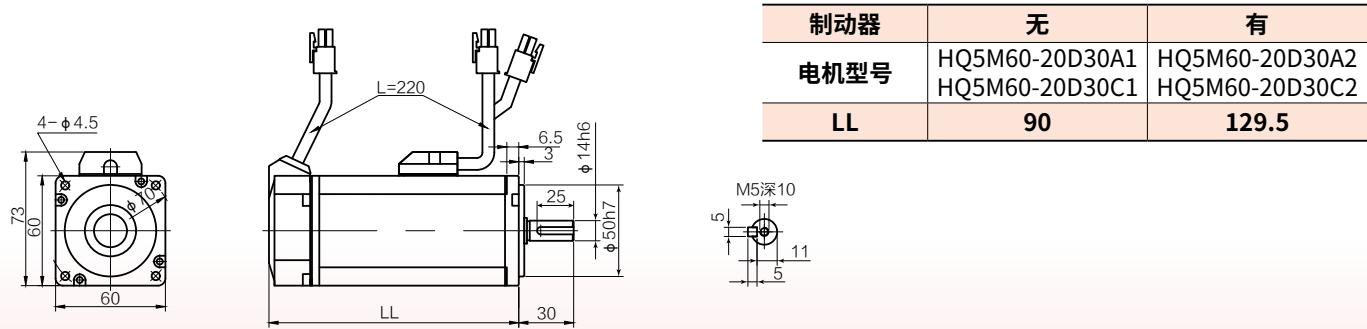
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-20D30A1 HQ5M60-20D30C1	HQ5M60-20D30A2 HQ5M60-20D30C2
LL	90	129.5

电机规格 >>

220V 400W 中惯量 3000rpm

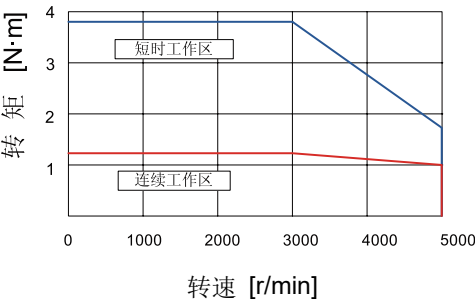
规格

电机型号	IP55	HQ5M60-40D30	□□
适用驱动器	脉冲型	SEA3-04NRCP	
	全功能型	SEA3-04NR	
	EtherCAT 型	SEA3-04NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	1.27	
瞬时最大转矩	N.m	3.82	
额定电流	A	2.25	
瞬时最大电流	A	6.75	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	4.3	
线电感	mH	12	
反电势	V/krpm	35	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.67
		有制动器	0.7
质量	kg	无制动器	1.25
		有制动器	2

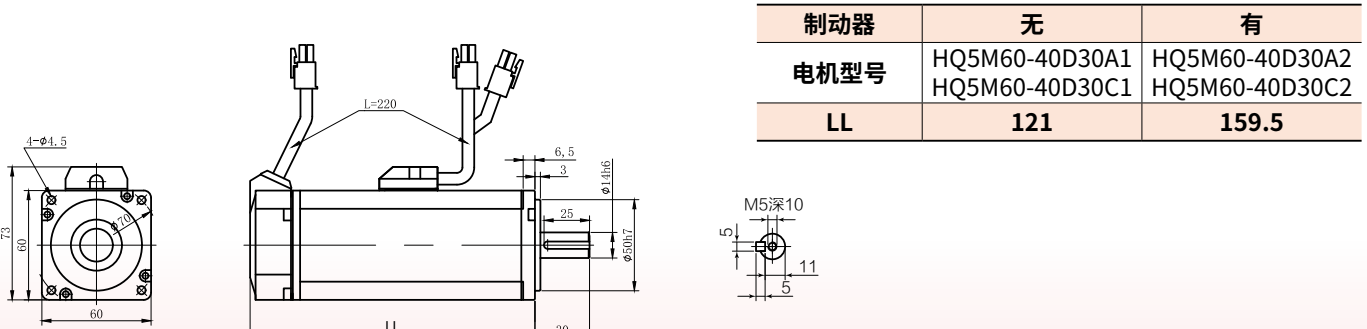
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	> 1.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max17V
释放电压	V	1~6V

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M60-40D30A1 HQ5M60-40D30C1	HQ5M60-40D30A2 HQ5M60-40D30C2
LL	121	159.5

电机规格 >>

220V 750W 中惯量 3000rpm

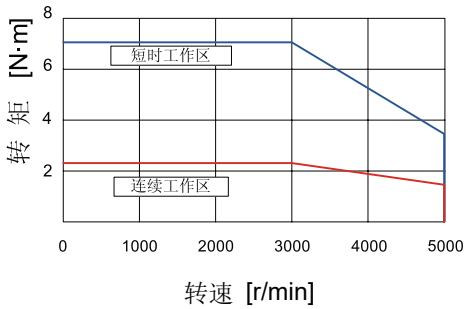
规格

电机型号	IP55	HQ5M80-75D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-08NRCP	
	全功能型	SEA3-08NR	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.17	
额定电流	A	4.87	
瞬时最大电流	A	14.6	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	1.18	
线电感	mH	4.8	
反电势	V/krpm	32	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	1.51
		有制动器	1.61
质量	kg	无制动器	2.45
		有制动器	3.45

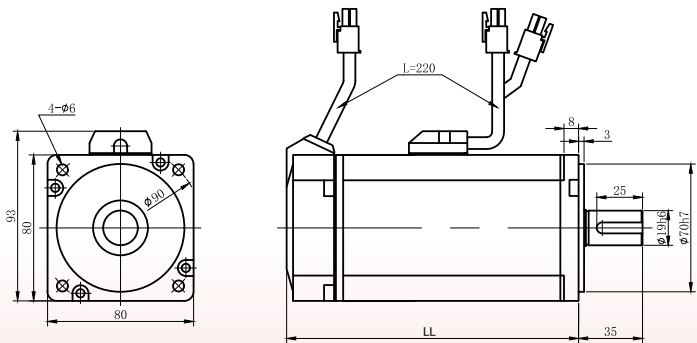
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 2.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

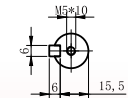
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-75D30A1 HQ5M80-75D30C1	HQ5M80-75D30A2 HQ5M80-75D30C2
LL	121	160



电机规格 >>

220V 1000W 中惯量 3000rpm

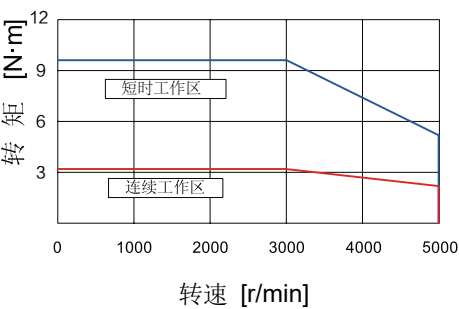
规格

电机型号	IP55	HQ5M80-100D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-10LRCP	
	全功能型	SEA3-10LR	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	3.2	
瞬时最大转矩	N.m	9.6	
额定电流	A	5.4	
瞬时最大电流	A	16.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	1.11	
线电感	mH	6.38	
反电势	V/krpm	38.5	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	3.1
		有制动器	3.2
质量	kg	无制动器	3.3
		有制动器	4.3

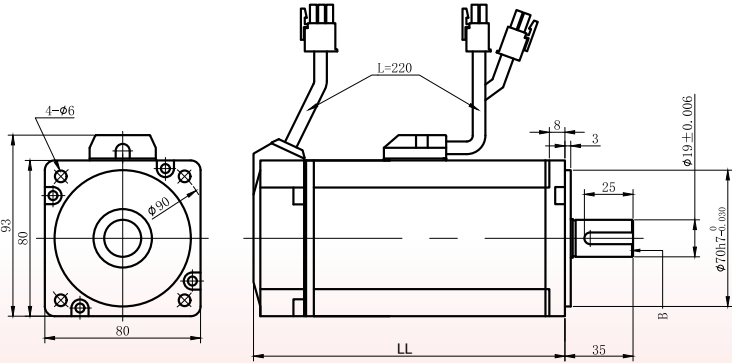
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.55
静摩擦转矩	N.m	> 2.5
吸引时间	ms	< 40
释放时间	ms	< 30
吸引电压	V	Max18V
释放电压	V	1~6V

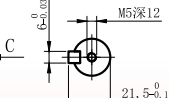
转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	HQ5M80-100D30A1 HQ5M80-100D30C1	HQ5M80-100D30A2 HQ5M80-100D30C2
LL	140	183



电机规格 >>

220V 1200W 中惯量 3000rpm

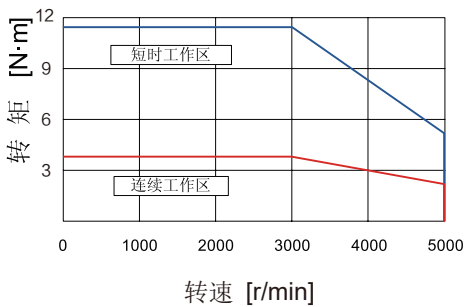
规格

电机型号	IP65	HQ4M110-120D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-10LRCP	
	全功能型	SEA3-10LR	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	110	
电压	V	220	
额定输出	W	1200	
额定转矩	N.m	3.82	
瞬时最大转矩	N.m	11.46	
额定电流	A	6.5	
瞬时最大电流	A	19.5	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	0.75	
线电感	mH	3.3	
反电势	V/krpm	41.8	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	5.54
		有制动器	5.56
质量	kg	无制动器	5.46
		有制动器	6.92

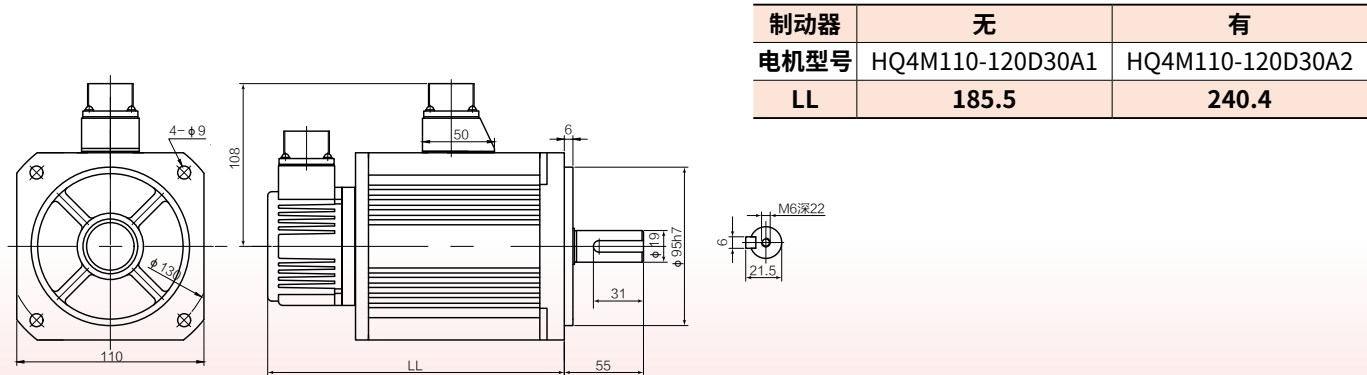
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.5
静摩擦转矩	N.m	≥ 10
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1800W 中惯量 3000rpm

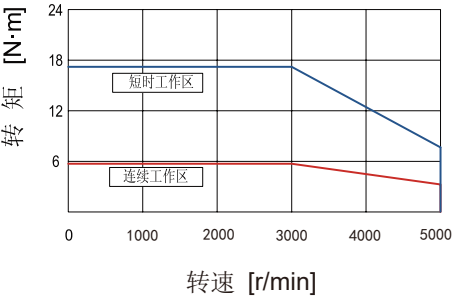
规格

电机型号	IP65	HQ5M110-180D30 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-15LRCP	
	全功能型	SEA3-15LR	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	110	
电压	V	220	
额定输出	W	1800	
额定转矩	N.m	5.73	
瞬时最大转矩	N.m	17.19	
额定电流	A	9.6	
瞬时最大电流	A	19.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	5000	
线电阻	Ω	0.49	
线电感	mH	2.25	
反电势	V/krpm	42.25	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	8.55
		有制动器	8.57
质量	kg	无制动器	7.26
		有制动器	8.72

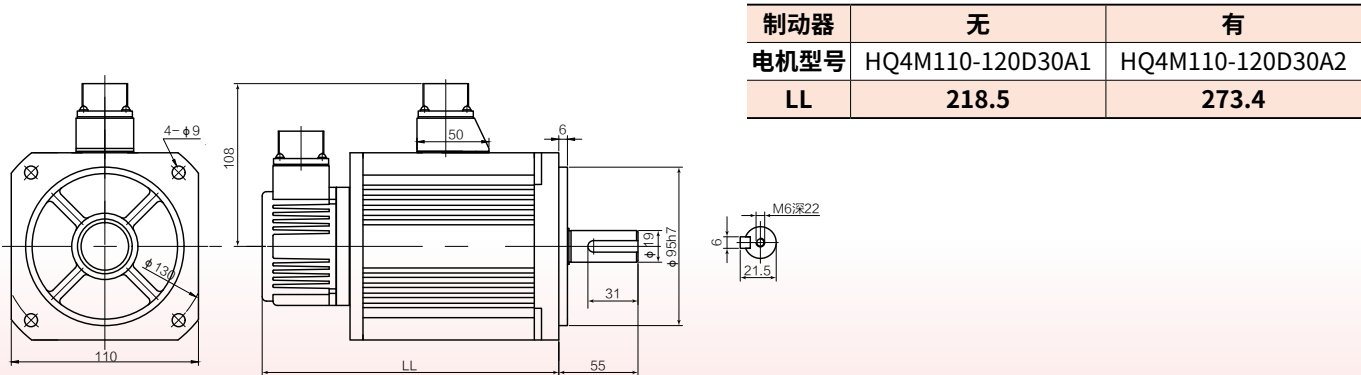
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.5
静摩擦转矩	N.m	≥ 10
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1000W 中惯量 2000rpm

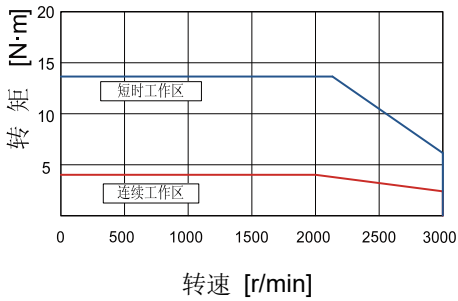
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-100D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-10LRCP	
	全功能型	SEA3-10LR	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	4.78	
瞬时最大转矩	N.m	14.34	
额定电流	A	5.9	
瞬时最大电流	A	17.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.88	
线电感	mH	9.6	
反电势	V/krpm	49	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	4.6
		有制动器	5.9
质量	kg	无制动器	4.9
		有制动器	7.5

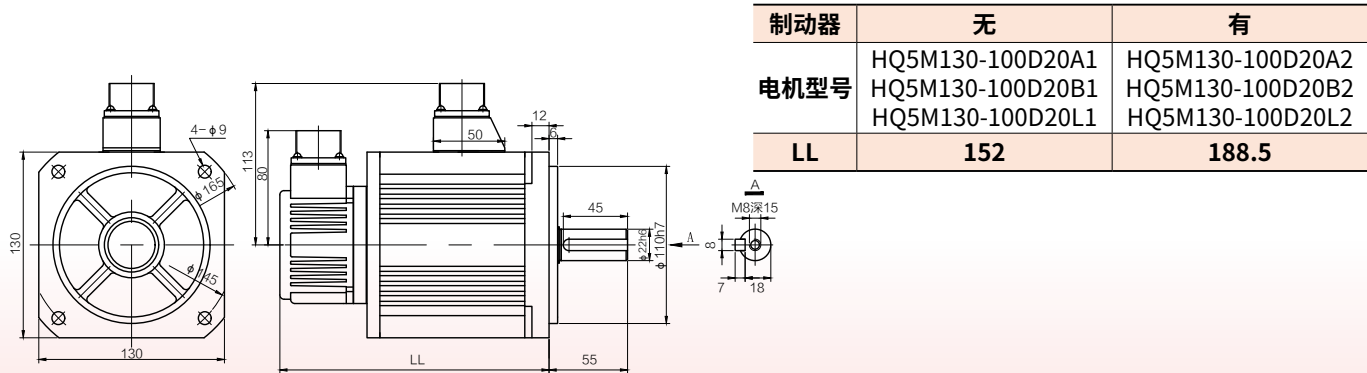
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1500W 中惯量 2000rpm

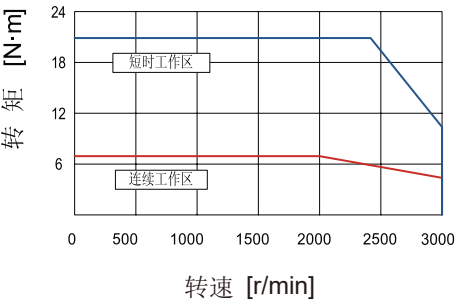
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-150D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-15LRCP	
	全功能型	SEA3-15LR	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	7.16	
瞬时最大转矩	N.m	21.5	
额定电流	A	8.4	
瞬时最大电流	A	25.2	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.67	
线电感	mH	6.4	
反电势	V/krpm	54	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	6.7
		有制动器	8.0
质量	kg	无制动器	6.5
		有制动器	9

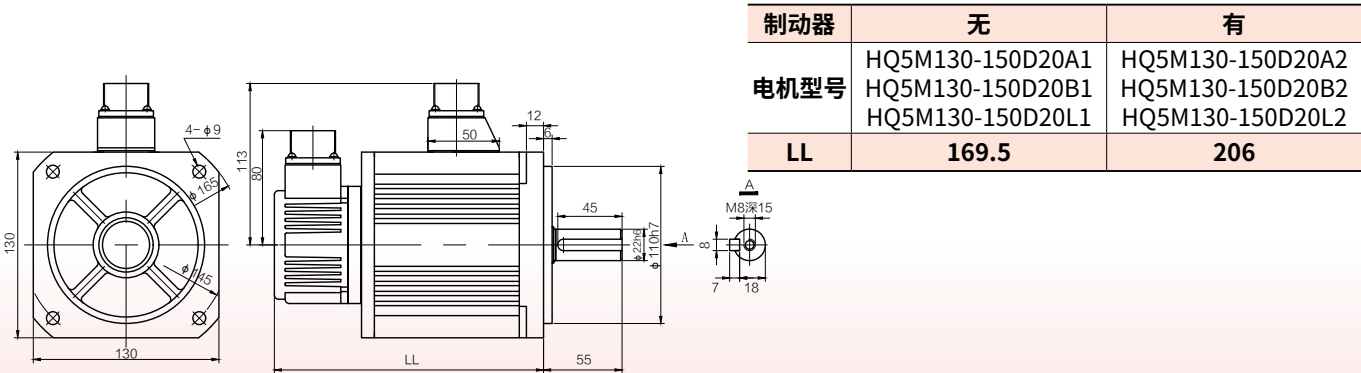
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 2000W 中惯量 2000rpm

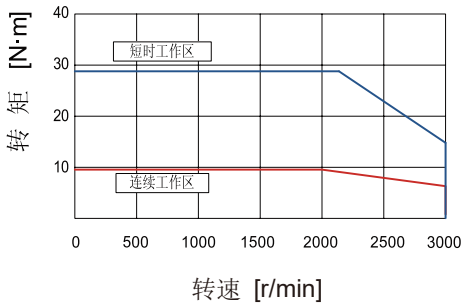
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-200D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-20LRCP	
	全功能型	SEA3-20LR	
	EtherCAT 型	SEA3-20LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	2000	
额定转矩	N.m	9.55	
瞬时最大转矩	N.m	28.7	
额定电流	A	10.5	
瞬时最大电流	A	31.5	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.54	
线电感	mH	5.8	
反电势	V/krpm	58	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	8.7
		有制动器	10
质量	kg	无制动器	8
		有制动器	10.6

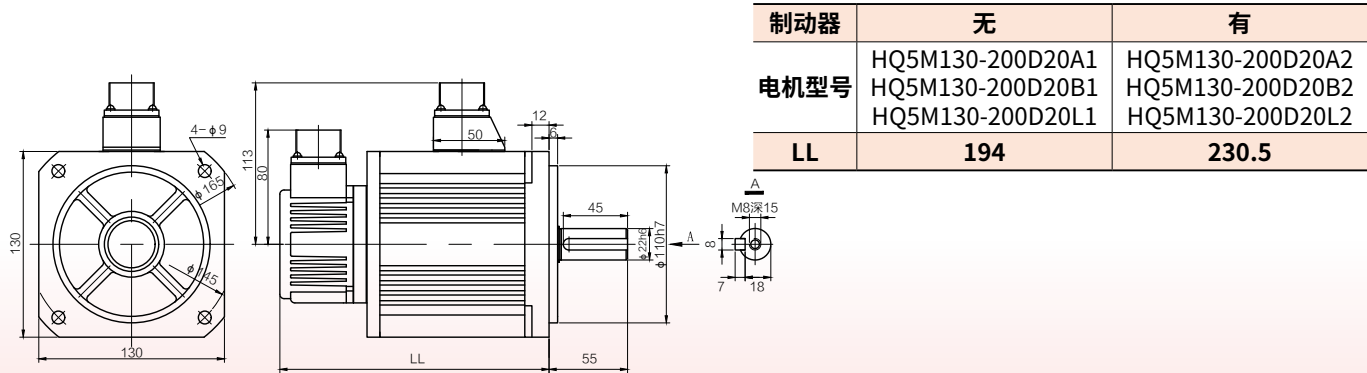
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 3000W 中惯量 2000rpm

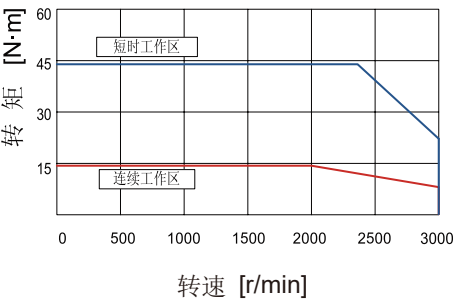
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-300D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
	全功能型	SEA3-30LR	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	13.9	
瞬时最大电流	A	41.7	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.35	
线电感	mH	4.18	
反电势	V/krpm	66	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

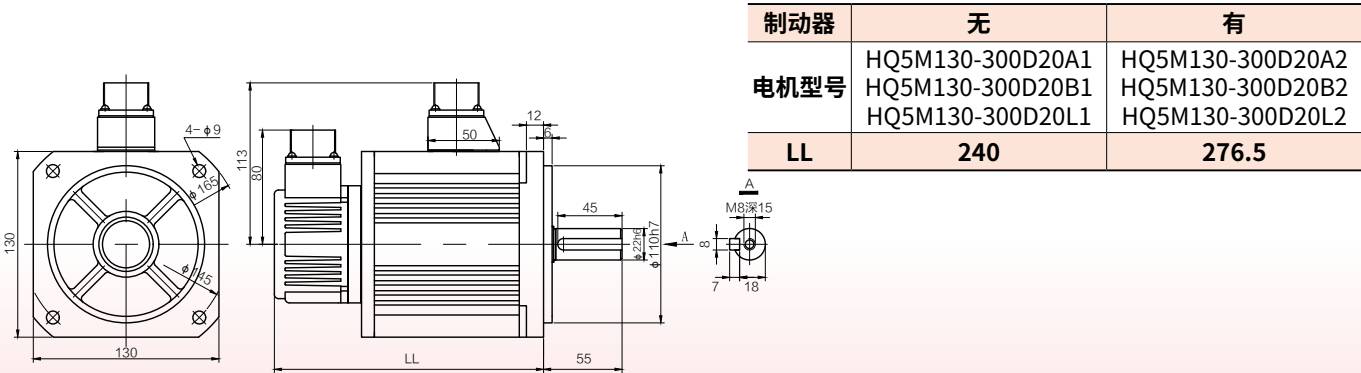
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 3000W 中惯量 2000rpm

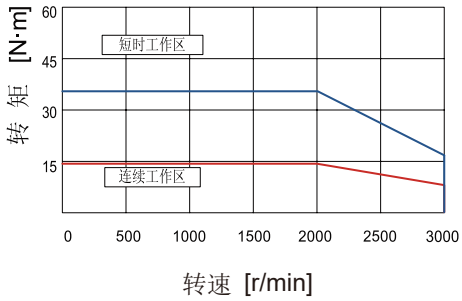
规格

电机型号	IP65	HQ5M180-300D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
	全功能型	SEA3-30LR	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	180	
电压	V	220	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	35.8	
额定电流	A	16.2	
瞬时最大电流	A	40.5	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.28	
线电感	mH	5.33	
反电势	V/krpm	55	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	30.5
		有制动器	32.1
质量	kg	无制动器	11.6
		有制动器	15

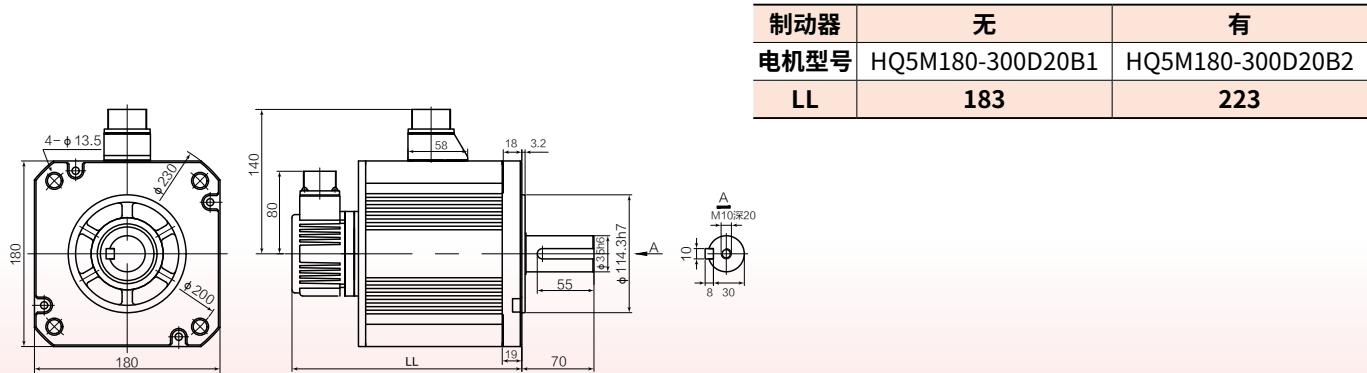
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

380V 3000W 中惯量 2000rpm

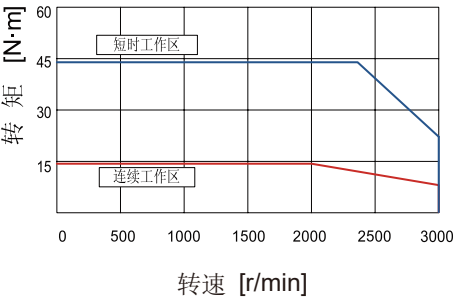
规格

电机型号	IP65	HQ5H130-300D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30HRCP	
	全功能型	SEA3-30HR	
	EtherCAT 型	SEA3-30HREC	
法兰	mm	130	
电压	V	380	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	42.9	
额定电流	A	7.8	
瞬时最大电流	A	22.4	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	1.18	
线电感	mH	12	
反电势	V/krpm	118	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	15.1
		有制动器	16.4
质量	kg	无制动器	12.2
		有制动器	14.8

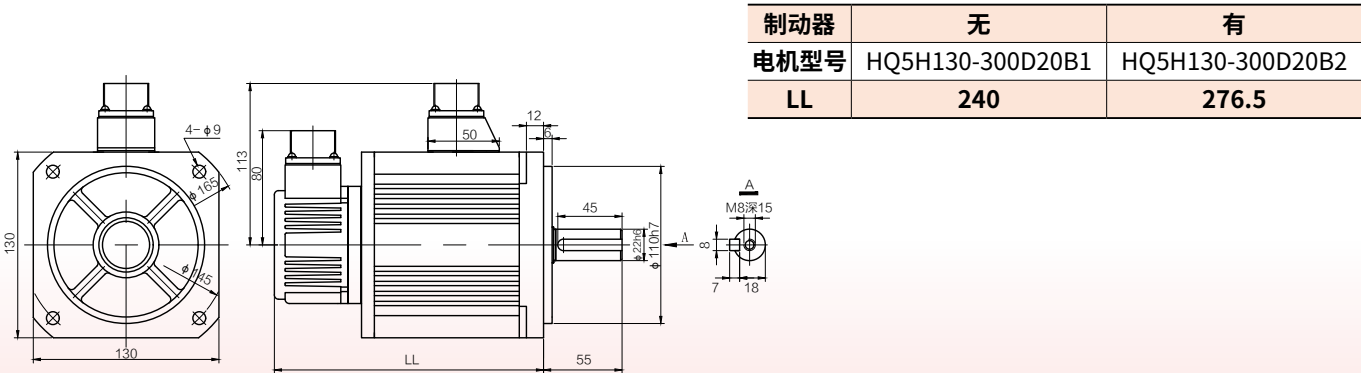
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

380V 3000W 中惯量 2000rpm

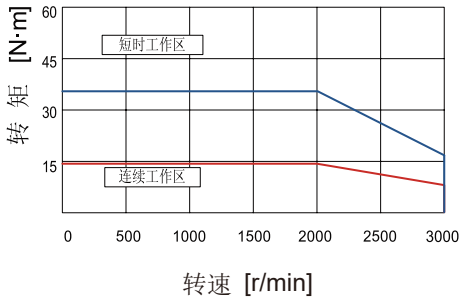
规格

电机型号	IP65	HQ5H180-300D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30HRCP	
	全功能型	SEA3-30HR	
	EtherCAT 型	SEA3-30HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	3000	
额定转矩	N.m	14.3	
瞬时最大转矩	N.m	35.8	
额定电流	A	9.5	
瞬时最大电流	A	23.8	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	1.06	
线电感	mH	19.5	
反电势	V/krpm	104	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	30.5
		有制动器	32.1
质量	kg	无制动器	11.6
		有制动器	15

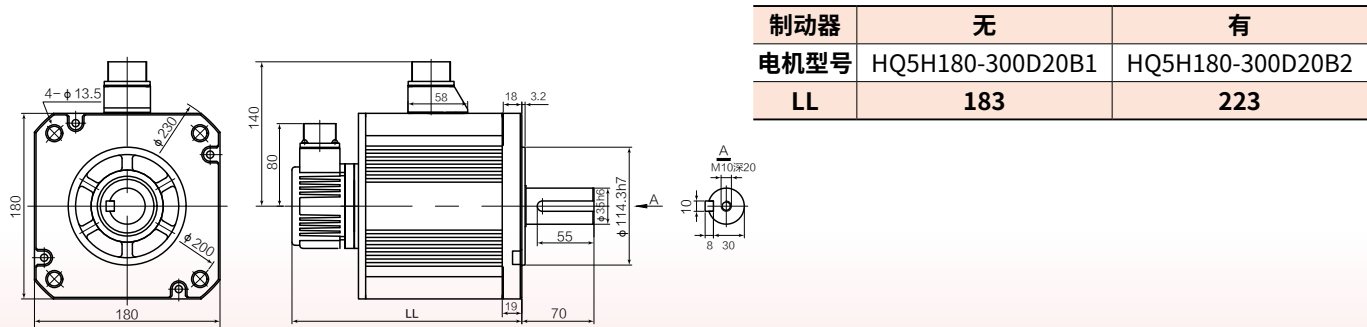
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

380V 4000W 中惯量 2000rpm

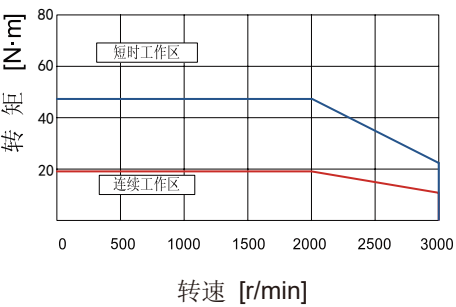
规格

电机型号	IP65	HQ5H180-400D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-40HRCP	
	全功能型	SEA3-40HR	
	EtherCAT 型	SEA3-40HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	4000	
额定转矩	N.m	19.1	
瞬时最大转矩	N.m	47.8	
额定电流	A	11.6	
瞬时最大电流	A	29	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.69	
线电感	mH	10.2	
反电势	V/krpm	105	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	40.2
		有制动器	41.8
质量	kg	无制动器	15.8
		有制动器	19.2

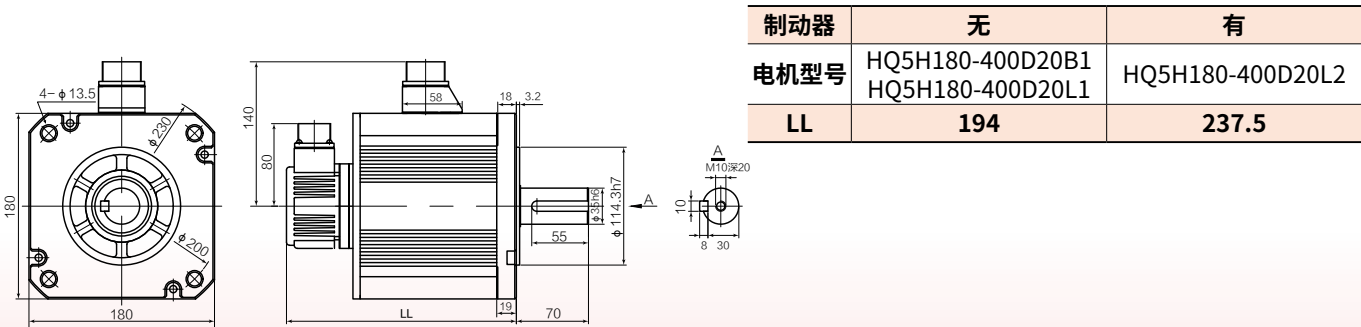
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

380V 5000W 中惯量 2000rpm

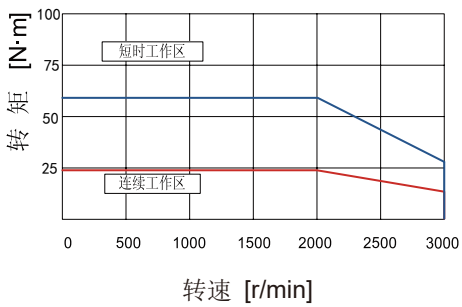
规格			
电机型号	IP65	HQ5H180-500D20 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-50HRCP	
	全功能型	SEA3-50HR	
	EtherCAT 型	SEA3-50HREC	
法兰	mm	180	
电压	V	380	
额定输出	W	5000	
额定转矩	N.m	23.9	
瞬时最大转矩	N.m	59.8	
额定电流	A	13.3	
瞬时最大电流	A	33.25	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.385	
线电感	mH	4.86	
反电势	V/krpm	117	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	48
		有制动器	55.2
质量	kg	无制动器	18.7
		有制动器	22.1

●制动器规格

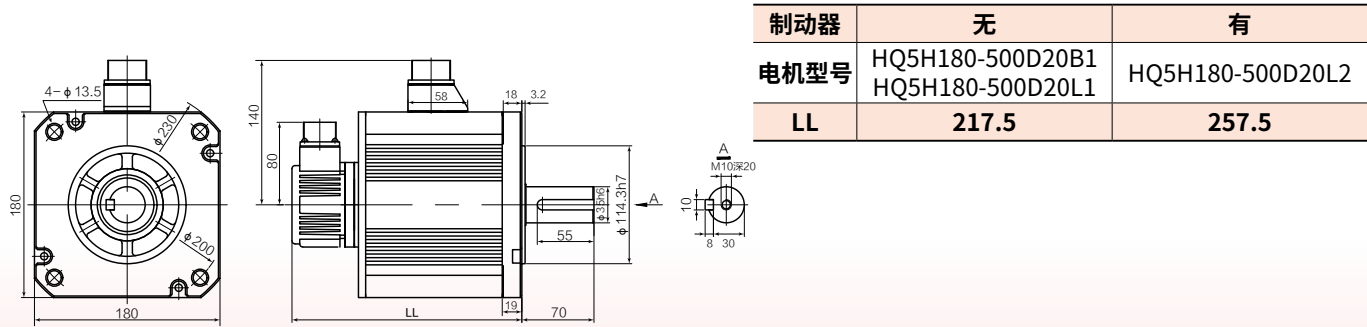
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1000W 增大惯量 1000rpm

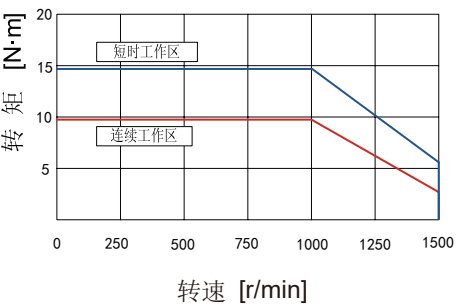
规格			
电机型号	IP65	HQ5M130-100E10B1	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-10LRCP	
	全功能型	SEA3-10LR	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1000	
额定转矩	N.m	9.54	
瞬时最大转矩	N.m	14.31	
额定电流	A	6	
瞬时最大电流	A	9	
额定转速	rpm	1000	
最高转速	rpm	1500	
线电阻	Ω	1.84	
线电感	mH	23	
反电势	V/krpm	99	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	20
质量	kg	无制动器	6.4

●制动器规格

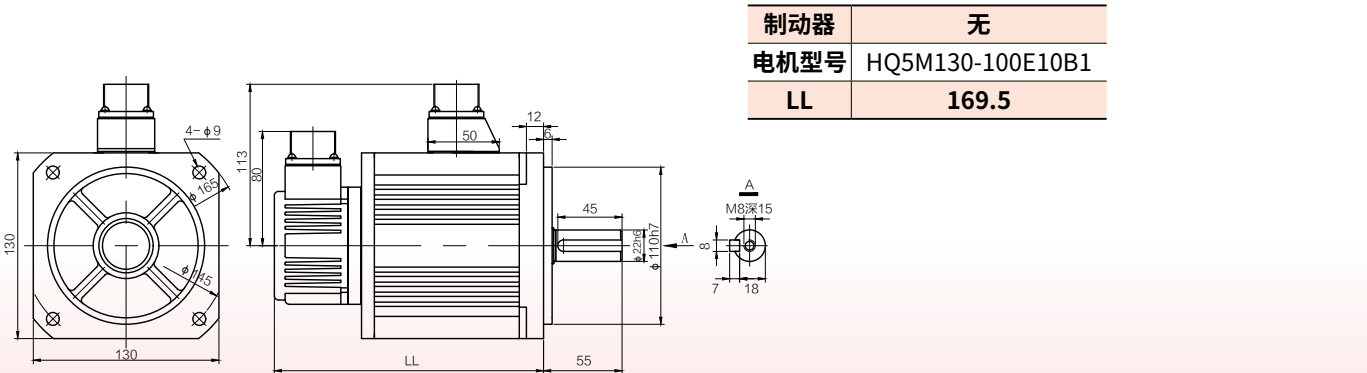
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1500W 增大惯量 2000rpm

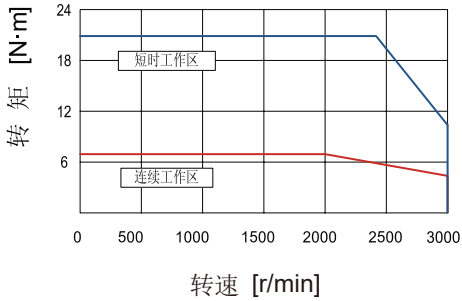
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-150E20B1	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-15LRCP	
	全功能型	SEA3-15LR	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1500	
额定转矩	N.m	7.16	
瞬时最大转矩	N.m	21.5	
额定电流	A	8.7	
瞬时最大电流	A	26.1	
额定转速	rpm	2000	
最高转速	rpm	3000	
线电阻	Ω	0.64	
线电感	mH	6.8	
反电势	V/krpm	50	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	16
质量	kg	无制动器	10.3

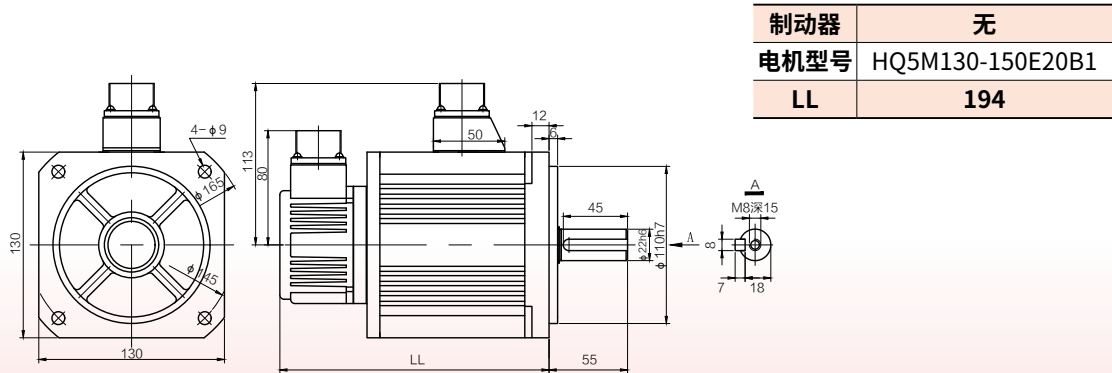
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 950W 增大惯量 1500rpm

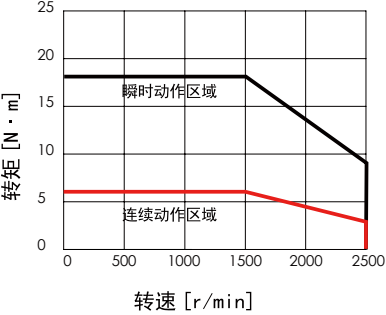
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-95E15 □□ C	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-10LRCP	
	全功能型	SEA3-10LR	
	EtherCAT 型	SEA3-10LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	950	
额定转矩	N.m	6.05	
瞬时最大转矩	N.m	18.15	
额定电流	A	6	
瞬时最大电流	A	18	
额定转速	rpm	1500	
最高转速	rpm	2500	
线电阻	Ω	1.38	
线电感	mH	13.4	
反电势	V/krpm	62	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	13.8
		有制动器	15.2
质量	kg	无制动器	4.9
		有制动器	7.5

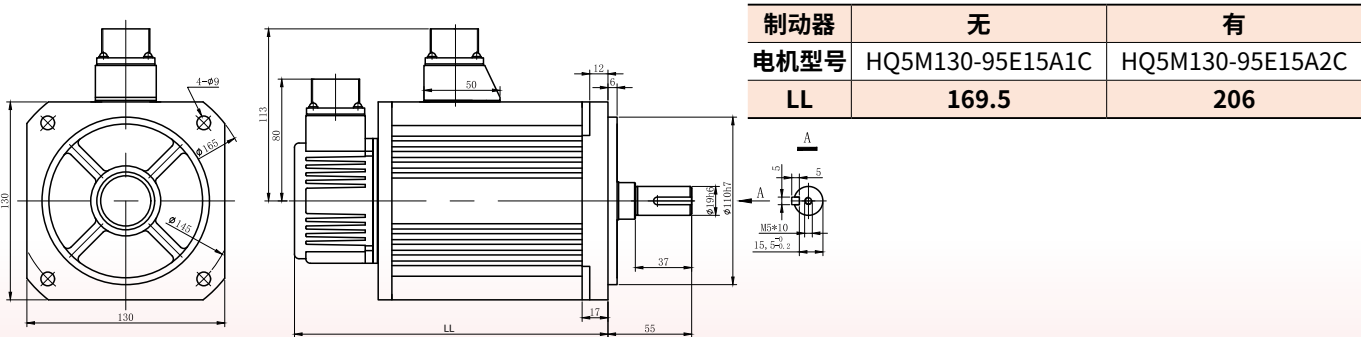
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 1350W 增大惯量 1500rpm

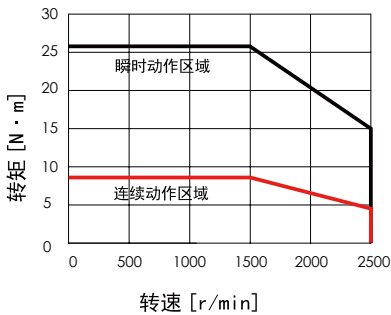
规格

电机型号	IP65	HQ5M130-135E15 □□	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-15LRCP	
	全功能型	SEA3-15LR	
	EtherCAT 型	SEA3-15LREC	
法兰	mm	130	
电压	V	220	
额定输出	W	1350	
额定转矩	N.m	8.59	
瞬时最大转矩	N.m	25.8	
额定电流	A	7.6	
瞬时最大电流	A	22.8	
额定转速	rpm	1500	
最高转速	rpm	2500	
线电阻	Ω	1.02	
线电感	mH	8.8	
反电势	V/krpm	66	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	20
		有制动器	21.4
质量	kg	无制动器	6.4
		有制动器	9

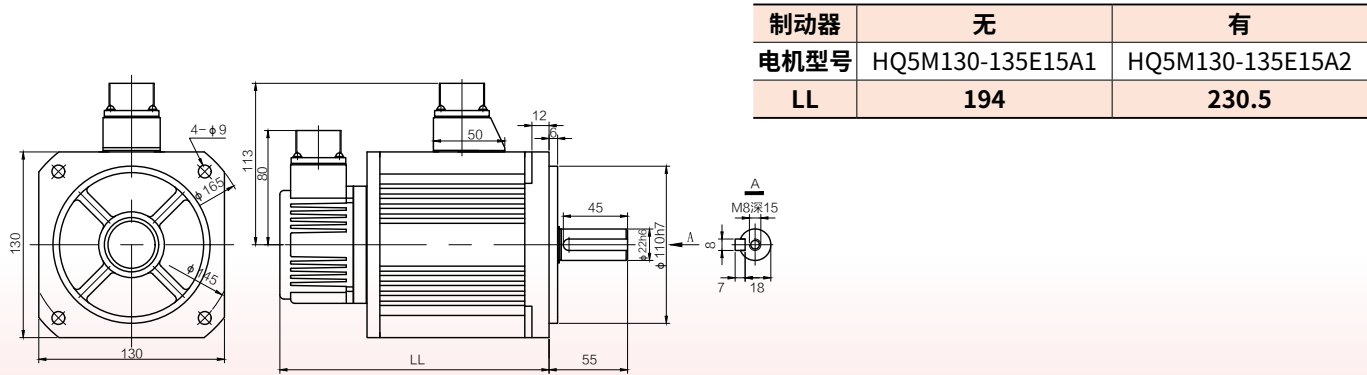
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N.m	16~20
吸引时间	ms	100
释放时间	ms	80
吸引电压	V	16
释放电压	V	1.5

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 3300W 增大惯量 1500rpm

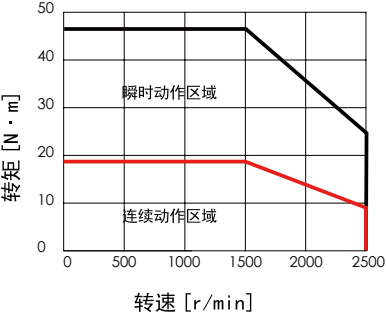
规格

电机型号	IP65	HQ5M180-330E15B1	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-30LRCP	
	全功能型	SEA3-30LR	
	EtherCAT 型	SEA3-30LREC	
法兰	mm	180	
电压	V	220	
额定输出	W	3300	
额定转矩	N.m	21	
瞬时最大转矩	N.m	42	
额定电流	A	18.25	
瞬时最大电流	A	36.5	
额定转速	rpm	1500	
最高转速	rpm	2500	
线电阻	Ω	0.285	
线电感	mH	4.9	
反电势	V/krpm	73	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	58
质量	kg	无制动器	14.1

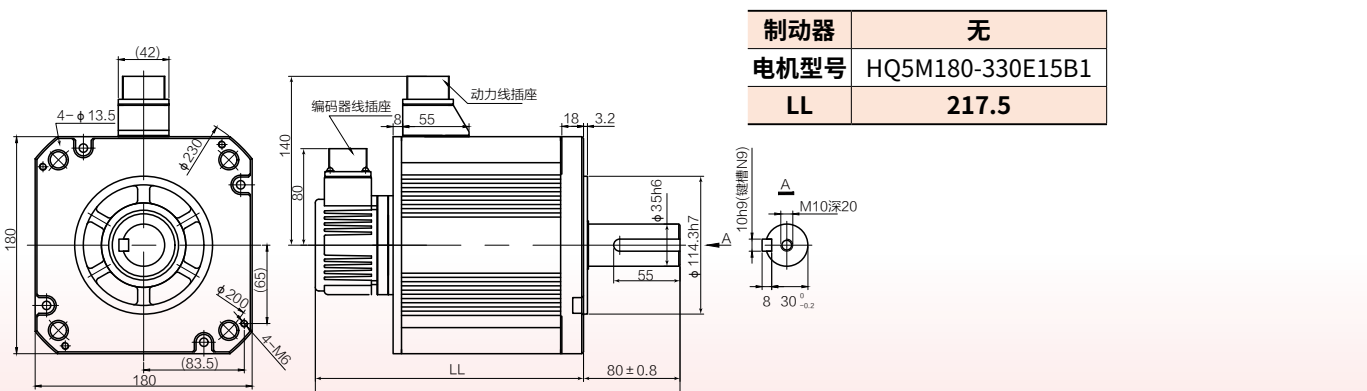
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

380V 4400W 增大惯量 1500rpm

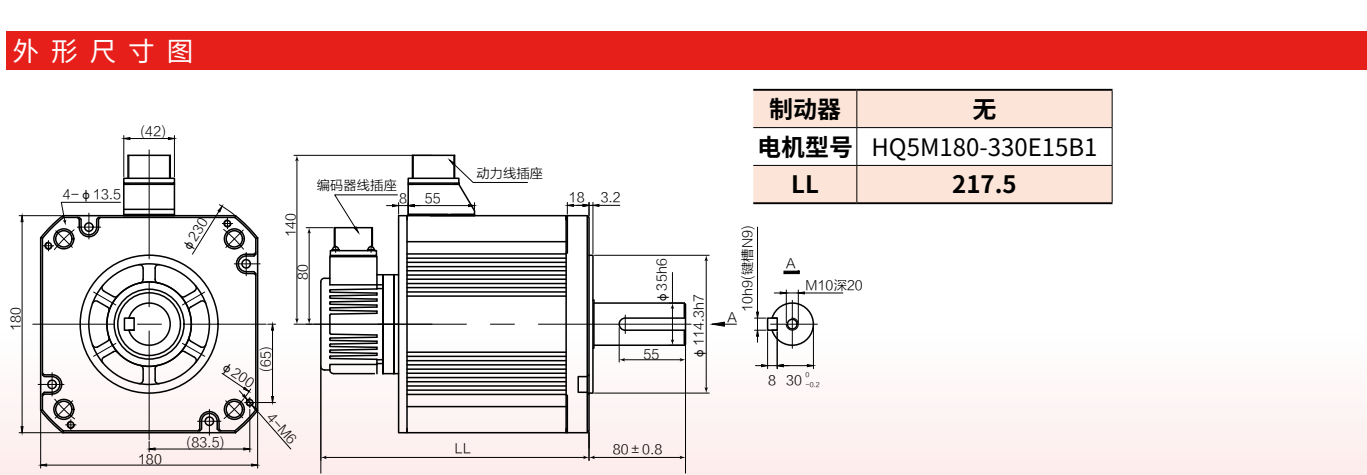
规格

电机型号	IP65	HQ5H180-440E15B1
适用驱动器	脉冲型	SEA3-40HRCP
	全功能型	SEA3-40HR
	EtherCAT 型	SEA3-40HREC
法兰	mm	180
电压	V	380
额定输出	W	4400
额定转矩	N.m	28.2
瞬时最大转矩	N.m	42.3
额定电流	A	13
瞬时最大电流	A	19.5
额定转速	rpm	1500
最高转速	rpm	2000
线电阻	Ω	0.76
线电感	mH	17.2
反电势	V/krpm	135
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器 67.5
质量	kg	无制动器 18.7

●制动器规格

(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	1.65
静摩擦转矩	N.m	> 54
吸引时间	ms	< 120
释放时间	ms	< 90
释放电压	V	DC3V



电机规格 >>

220V 100W 中惯量 3000rpm

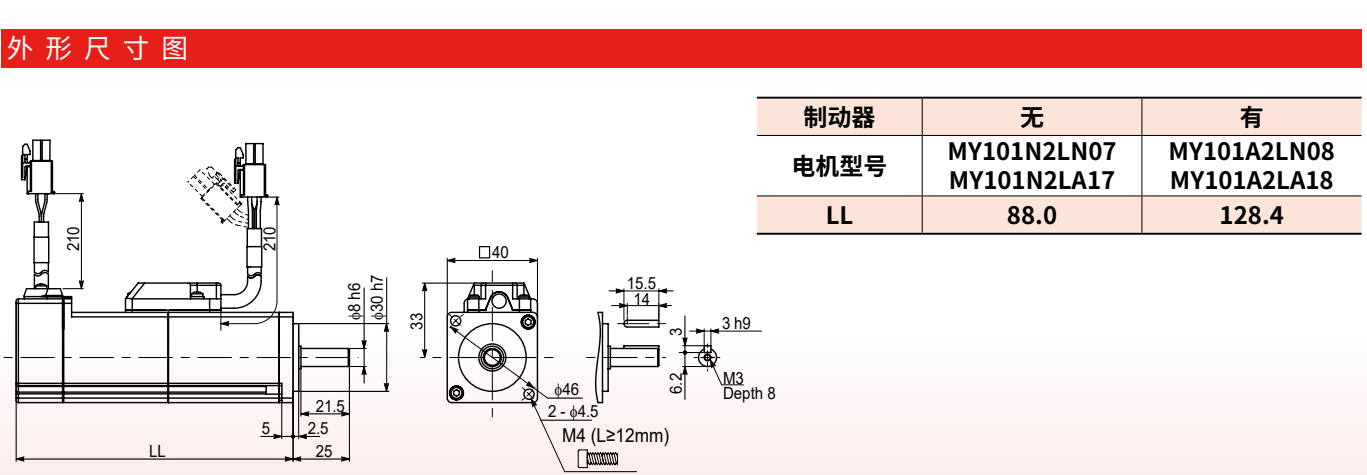
规格

电机型号	IP65	MY101 □ 2 □ □ **
适用驱动器	脉冲型	SEA3-01NRCP
	全功能型	SEA3-01NR
	EtherCAT 型	SEA3-01NREC
法兰	mm	40
电压	V	220
额定输出	W	100
额定转矩	N.m	0.32
瞬时最大转矩	N.m	1.12
额定电流	A	0.97
瞬时最大电流	A	3.3
额定转速	rpm	3000
最高转速	rpm	6000
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器 0.061
		有制动器 0.069
质量	kg	无制动器 0.5
		有制动器 0.8

●制动器规格

(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.25
静摩擦转矩	N.m	0.32 以上
吸引时间	ms	35 以下
释放时间	ms	20 以下
释放电压	V	DC1V 以上



电机规格 >>

220V 200W 低惯量 3000rpm

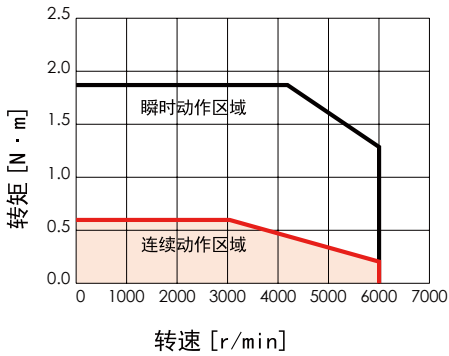
规格

电机型号	IP65	MX201 □ 2 □ □ **	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-02NRCP	
	全功能型	SEA3-02NR	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.91	
额定电流	A	1.7	
瞬时最大电流	A	5.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.14
		有制动器	0.17
质量	kg	无制动器	0.8
		有制动器	1.3

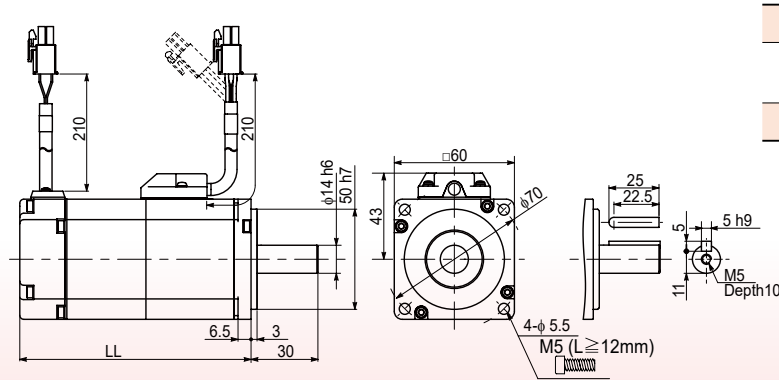
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	1.27 以上
吸引时间	ms	50 以下
释放时间	ms	15 以下
释放电压	V	DC1V 以上

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	MX201N2LN07 MX201N2LA17	MX201A2LN08 MX201A2LA18
LL	76.5	113.0

电机规格 >>

220V 200W 高惯量 3000rpm

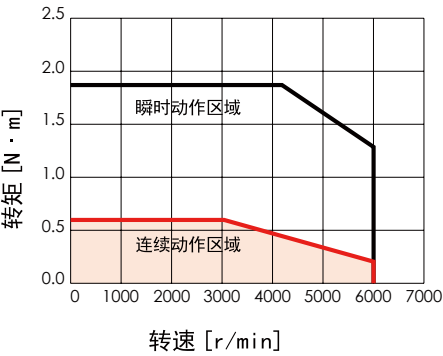
规格

电机型号	IP65	MZ201 □ 2 □ □ **	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-02NRCP	
	全功能型	SEA3-02NR	
	EtherCAT 型	SEA3-02NREC	
法兰	mm	60	
电压	V	220	
额定输出	W	200	
额定转矩	N.m	0.64	
瞬时最大转矩	N.m	1.91	
额定电流	A	1.7	
瞬时最大电流	A	5.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.44
		有制动器	0.47
质量	kg	无制动器	1.0
		有制动器	1.5

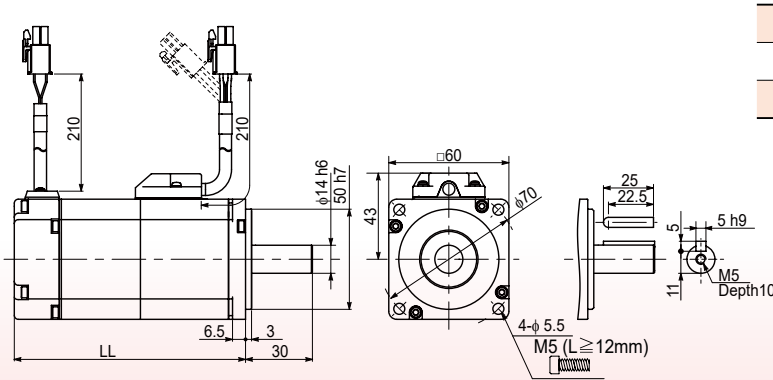
●制动器规格
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	1.27 以上
吸引时间	ms	50 以下
释放时间	ms	15 以下
释放电压	V	DC1V 以上

转矩特性



外形尺寸图



制动器	无	有
电机型号	MZ201N2LN07	MZ201A2LN08
LL	93.5	130.0

电机规格 >>

220V 750W 低惯量 3000rpm

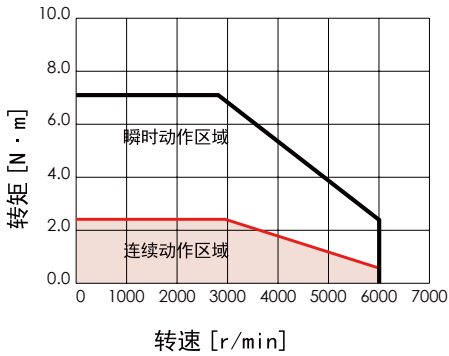
规格			
电机型号	IP65	MX751 □ 2 □ □ **	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-08NRCP	
	全功能型	SEA3-08NR	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.1	
额定电流	A	4.2	
瞬时最大电流	A	12.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	0.74
		有制动器	0.94
质量	kg	无制动器	2.2
		有制动器	3.0

●制动器规格

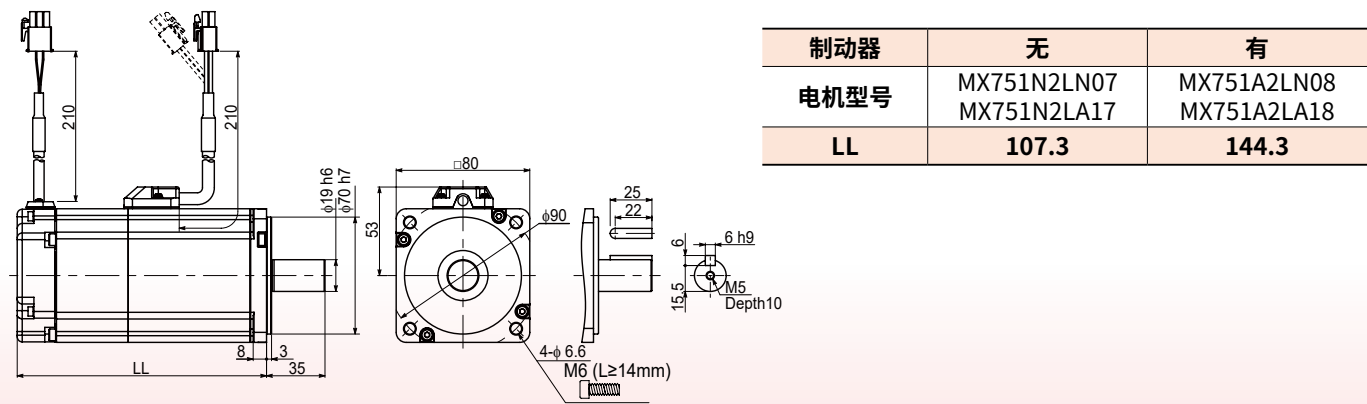
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.4
静摩擦转矩	N.m	2.39 以上
吸引时间	ms	70 以下
释放时间	ms	20 以下
释放电压	V	DC1V 以上

转矩特性



外形尺寸图



电机规格 >>

220V 750W 高惯量 3000rpm

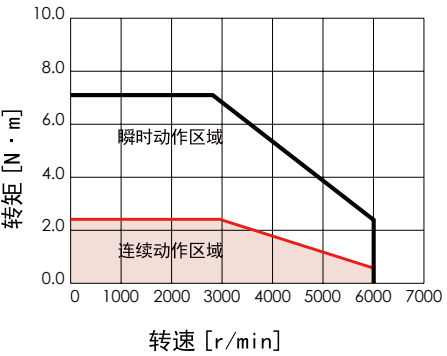
规格			
电机型号	IP65	MZ751 □ 2 □ □ **	
适用驱动器	脉冲型	SEA3-08NRCP	
	全功能型	SEA3-08NR	
	EtherCAT 型	SEA3-08NREC	
法兰	mm	80	
电压	V	220	
额定输出	W	750	
额定转矩	N.m	2.39	
瞬时最大转矩	N.m	7.1	
额定电流	A	4.2	
瞬时最大电流	A	12.2	
额定转速	rpm	3000	
最高转速	rpm	6000	
转子惯量	kg.m ² *10 ⁻⁴	无制动器	1.61
		有制动器	1.81
质量	kg	无制动器	2.5
		有制动器	3.3

●制动器规格

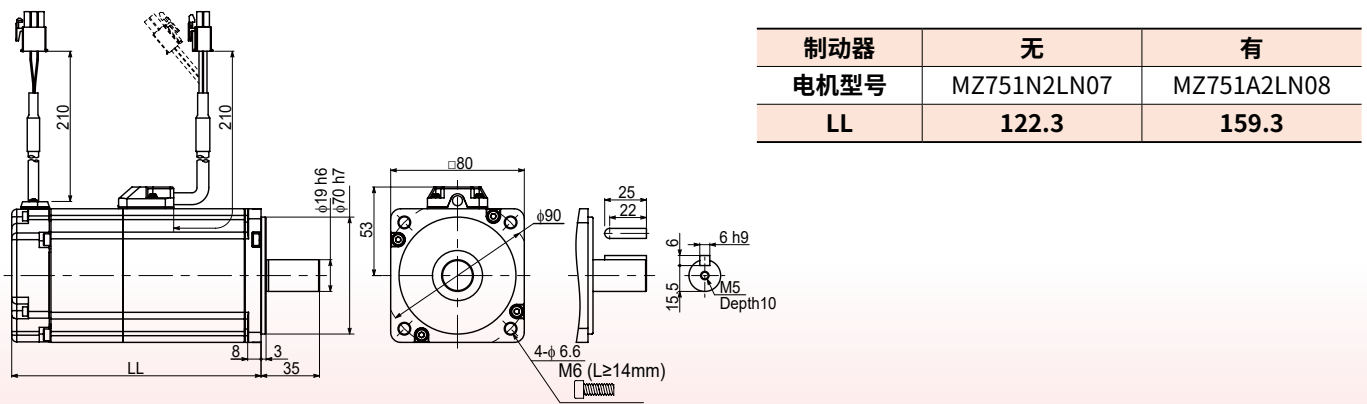
(通过保持用制动器励磁后开放。不能用作电机旋转中的制动力用途。)

项目	单位	规格
额定电压	V	DC24V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N.m	1.27 以上
吸引时间	ms	50 以下
释放时间	ms	15 以下
释放电压	V	DC1V 以上

转矩特性

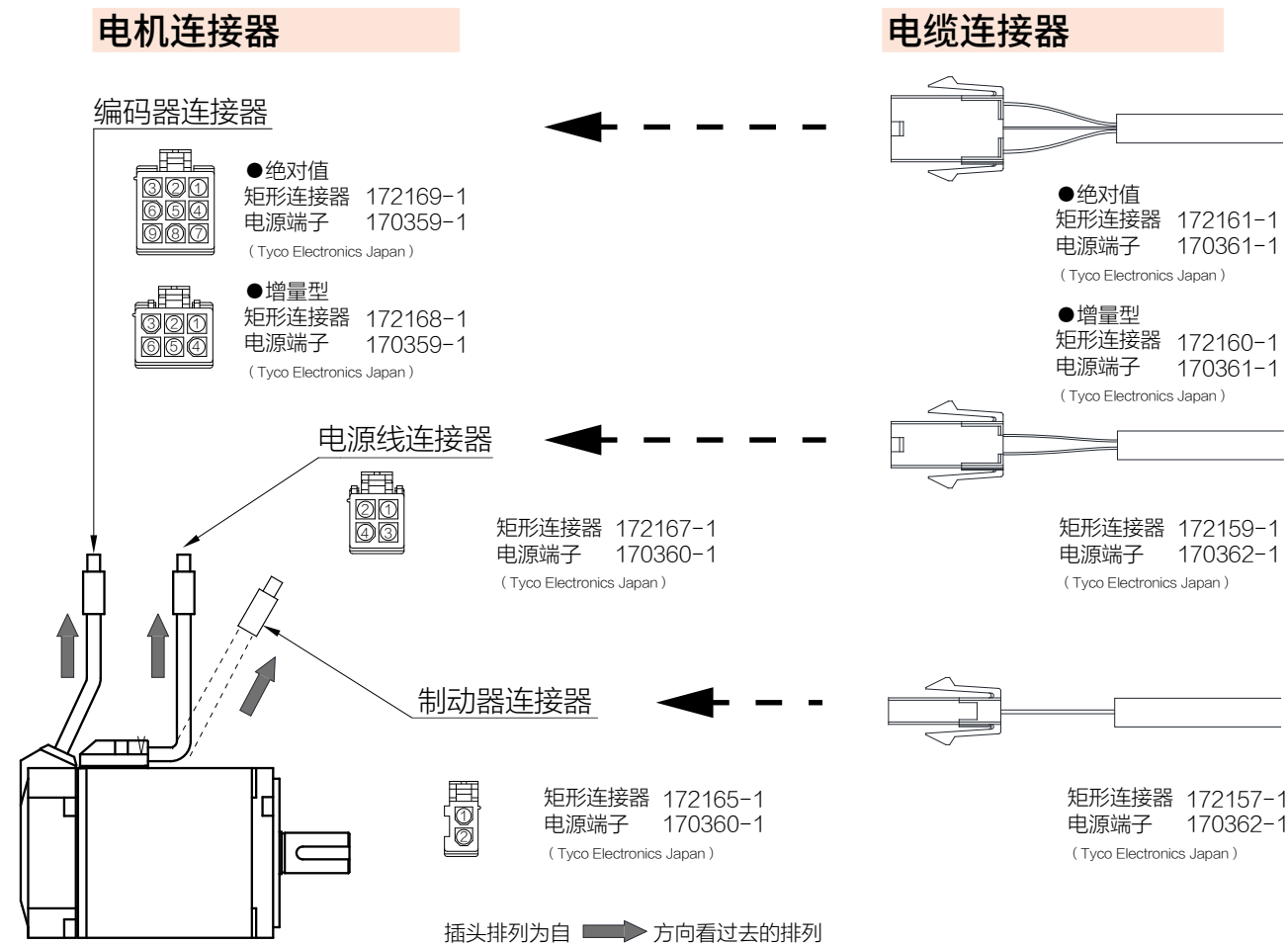


外形尺寸图



电机连接器 >>

电机 100W~1kW □ 80mm 以下 ▶▶▶



名称	Pin No.	信号名称	内容
电动机动力	1	U	电动机动力 U 相
	2	V	电动机动力 V 相
	3	W	电动机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
制动器	1	BRK	失电制动器 (*)
	2	BRK	
编码器 (增量型)	1	-	请勿连接任何设备
	2	PS+	编码器信号数据 +
	3	PS-	编码器信号数据 -
	4	E5V	编码器电源 +5V
	5	E0V	信号地线
	6	SHIELD	屏蔽

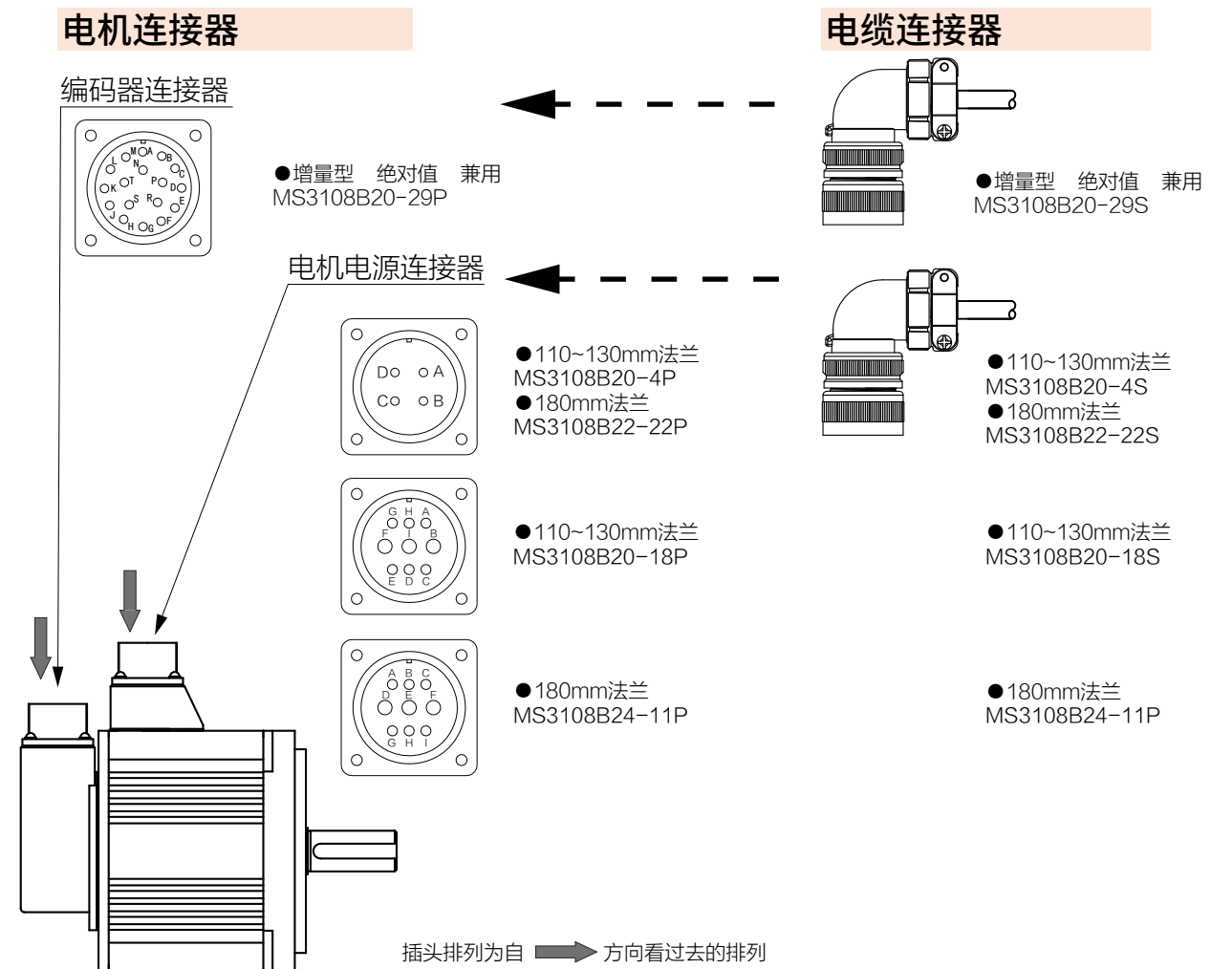
(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

名称	Pin No.	信号名称	内容
编码器 (绝对值)	1	BAT+	外部电池 +
	2	BAT-	外部电池 -
	3	SHIELD	屏蔽
	4	PS+	编码器信号数据 +
	5	PS-	编码器信号数据 -
	7	E5V	编码器电源 +5V
	8	E0V	信号地线
编码器 (绝对值) (Nidec)	1	BAT+	外部电池 + (*)
	2	-	请勿连接任何设备
	3	SHIELD	屏蔽
	4	PS+	编码器信号数据 +
	5	PS-	编码器信号数据 -
	7	E5V	编码器电源 +5V
	8	E0V	信号地线

(*) 请以 E0V(信号地线) 作为电池基准电位。

电机连接器 >>

电机 1kW~5kW □ 110mm 以上 ▶▶



名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	PE	电机机壳接地
电机带制动动力	G	BRK+	制动器
	H	BRK-	
	F	U	电机动力 U 相
	I	V	电机动力 V 相
	B	W	电机动力 W 相
	E	PE	电机机壳接地
	D		
编码器 (增量式)	K	PS+	编码器信号数据
	L	PS-	编码器信号数据
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽

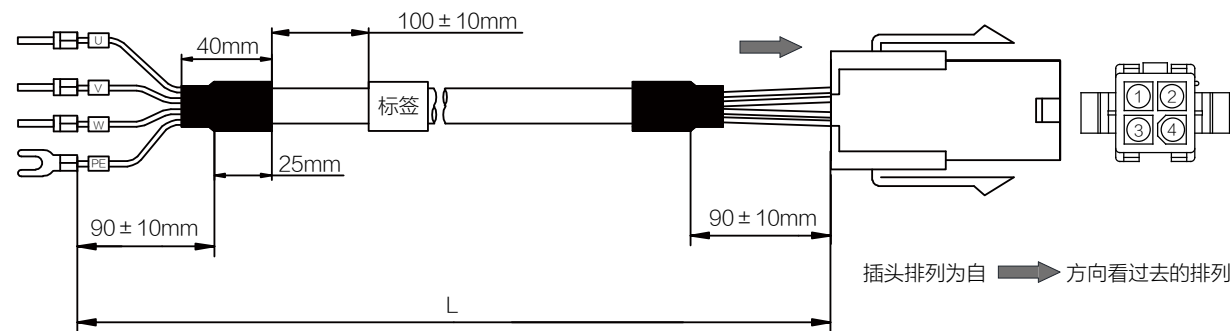
名称	Pin No.	信号名称	内容
电机带制动动力	A	BRK	失电制动器 (*)
	B	BRK	
	D	U	电机动力 U 相
	E	V	电机动力 V 相
	F	W	电机动力 W 相
	G	PE	电机机壳接地
	H		
编码器 (绝对值)	K	PS+	编码器信号数据 +
	L	PS-	编码器信号数据 -
	T	BAT+	外部电池 +
	S	BAT-	外部电池 -
	H	E5V	编码器电源 +5V
	G	E0V	信号地线
	J	SHIELD	屏蔽

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

电机动力电缆 >>

电机 100W~1kW □ 80mm 以下 ▶▶▶

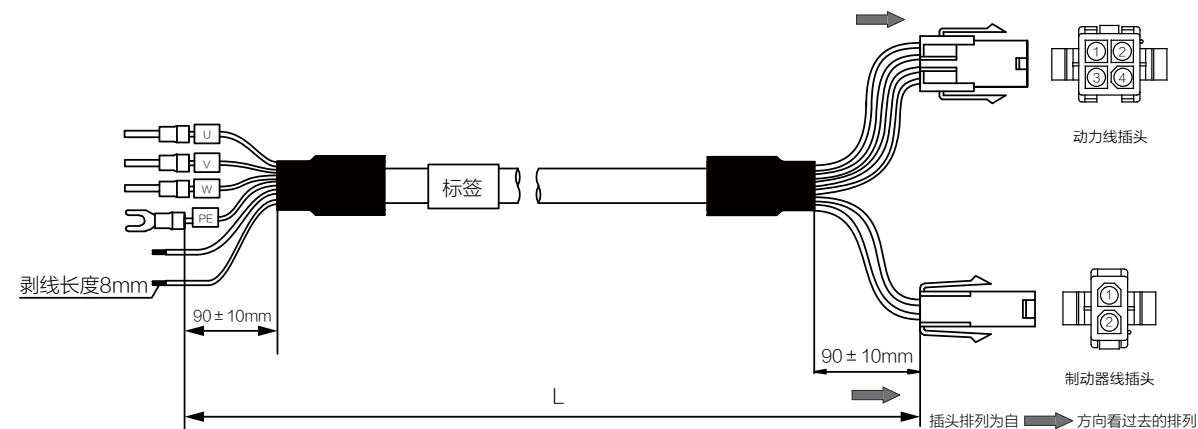
型号	RK-SE-2330-XX	名称	☐ 80mm 以下小电动力线
----	---------------	----	---------------------------------------



Pin No.	名称	颜色
1	U	红色
2	V	白色
3	W	黑色
4	PE	黄绿色

L(m)	型号
1.6	RK-SE-2330-16
3	RK-SE-2330-30
5	RK-SE-2330-50

型号	RK-SE-2328-XX	名称	☐ 80mm 以下带制动小电机动力线
----	---------------	----	---



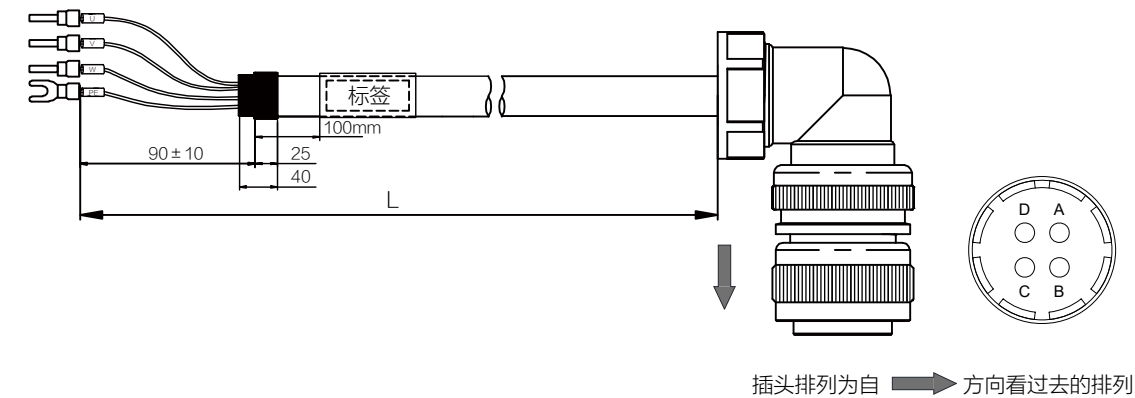
插头	Pin No.	名称	颜色
动力线 插头	1	U	红色
	2	V	白色
	3	W	黑色
	4	PE	黄绿色
制动器线 插头	1	BRK+	黄色
	2	BRK-	黄色

L(m)	型号
3	RK-SE-2328-30
5	RK-SE-2328-50

电机动力电缆 >>

电机 950W~3kW □ 110~130mm▶▶▶

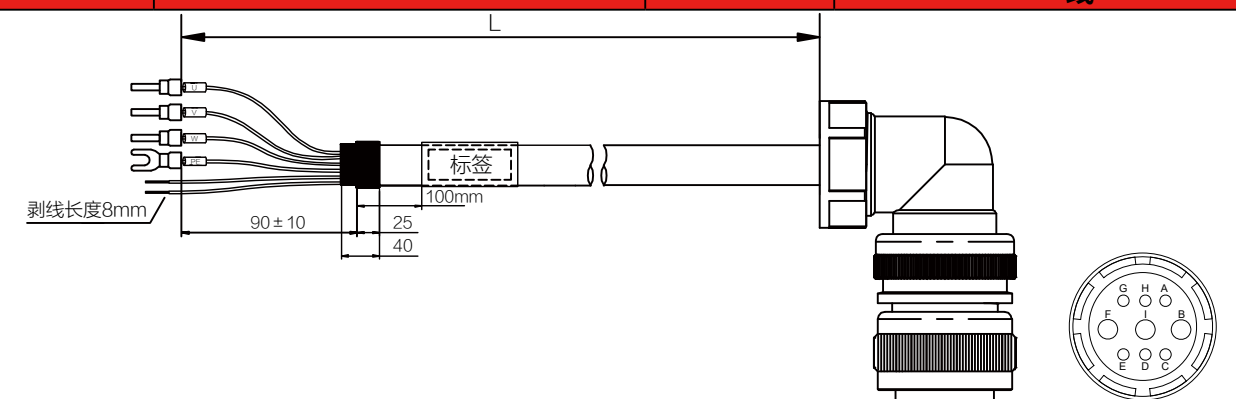
型号	RK-SE-20-4-XX	名称	☐ 110~130mm 大电机动动力线
----	---------------	----	--



Pin No.	名称	颜色
1	U	红色
2	V	白色
3	W	黑色
4	PE	黄绿色

L(m)	型号
1.6	RK-SE-20-4-16
3	RK-SE-20-4-30
5	RK-SE-20-4-50
8	RK-SE-20-4-80
10	RK-SE-20-4-100

型号	RK-SE-20-18-XX	名称	☐ 110~130mm 大电机带制动动力线
----	----------------	----	--



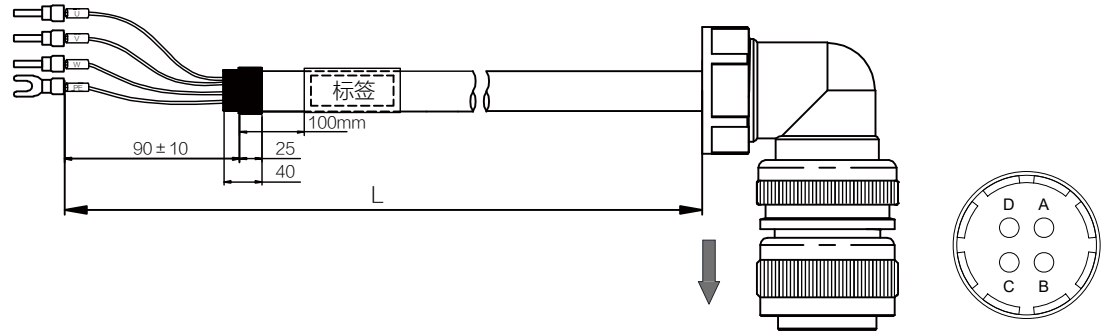
Pin No.	名称	颜色
F	U	红色
I	V	白色
B	W	黑色
G	BRK(*)	黄色
H	BRK(*)	黄色
E	PE	黄绿色
D		

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

电机动力电缆 >>

电机 3kW~5kW □ 180mm ▶▶

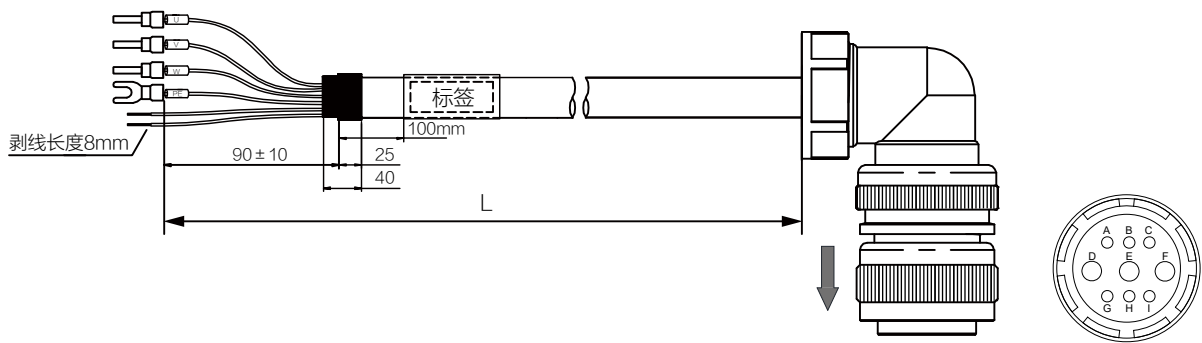
型号	RK-SE-22-22-XX	名称	□ 180mm 大电机动力线
----	----------------	----	----------------



插头排列为自 → 方向看过去的排列

Pin No.	名称	颜色
1	U	红色
2	V	白色
3	W	黑色
4	PE	黄绿色

型号	RK-SE-24-11-XX	名称	□ 180mm 大电机带制动动力线
----	----------------	----	-------------------



插头排列为自 → 方向看过去的排列

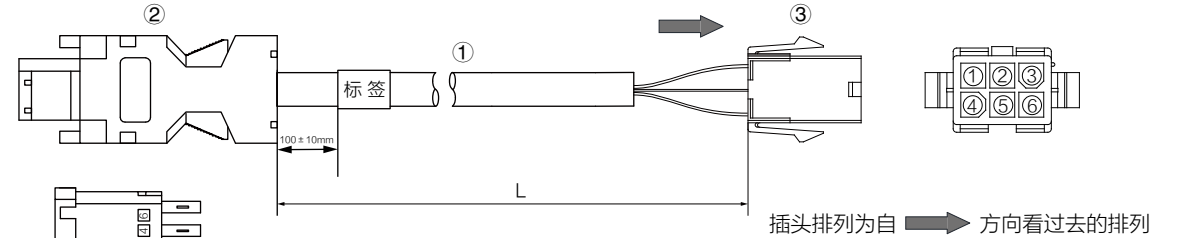
Pin No.	名称	颜色
D	U	红色
E	V	白色
F	W	黑色
A	BRK(*)	黄色
B	BRK(*)	黄色
G	PE	黄绿色
H		

(*) 失电制动器工作电压的接入无极性要求

编码器通信电缆 >>

电机 100W~1kW □ 80mm 以下 ▶▶

型号	RK-SE-2331-XX	名称	□ 80mm 以下小电机编码器通信线 (增量型)
----	---------------	----	--------------------------

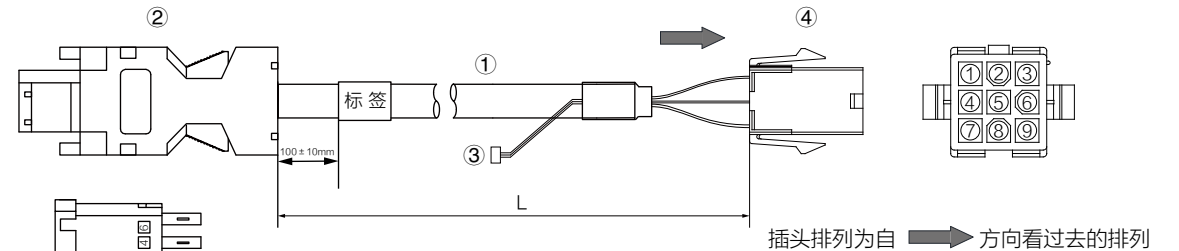


插头排列为自 → 方向看过去的排列

Pin No.	名称	Pin No.	名称
1	E5V	1	-
2	E0V	2	PS+
3	-	3	PS-
4	-	4	E5V
5	PS+	5	E0V
6	PS-	6	SHIELD
屏蔽层	SHIELD		

L(m)	型号
1.6	RK-SE-2331-16
3	RK-SE-2331-30
5	RK-SE-2331-50

品牌	RUKING	名称	□ 80mm 以下小电机编码器通信线 (绝对值)
----	--------	----	--------------------------



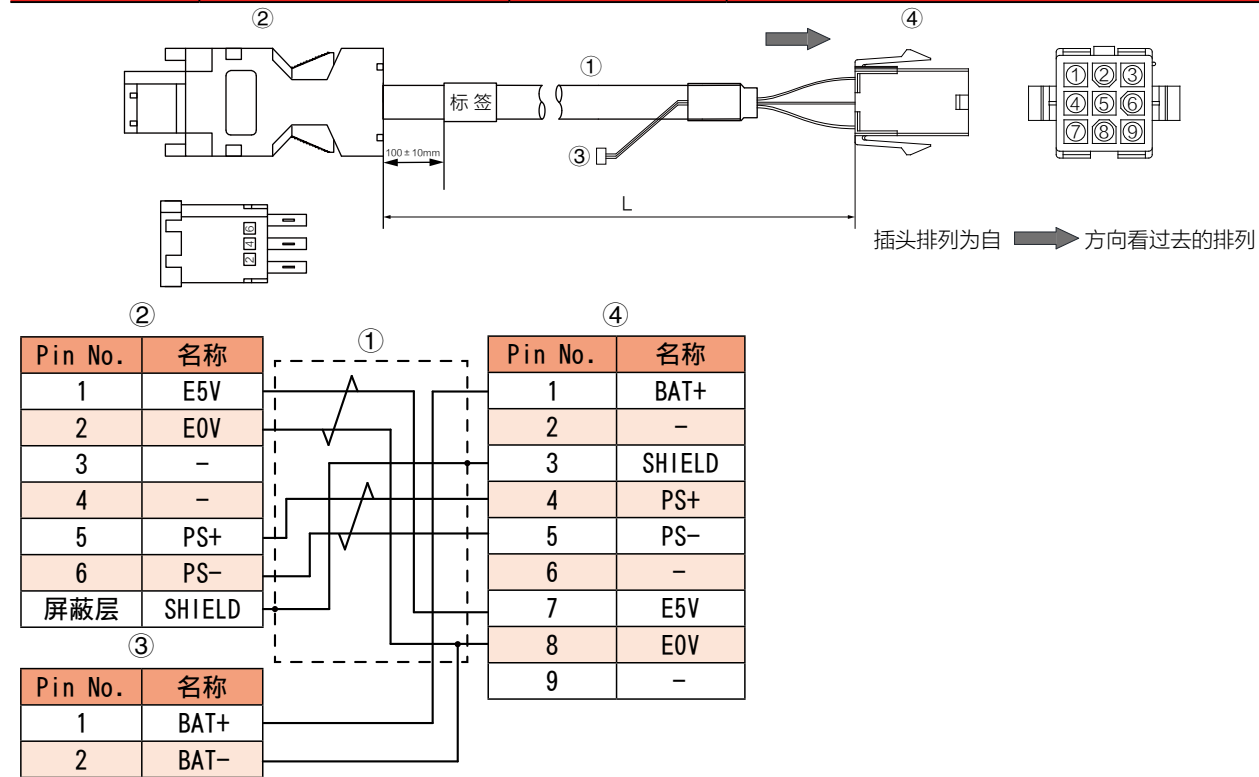
插头排列为自 → 方向看过去的排列

Pin No.	名称	Pin No.	名称
1	E5V	1	BAT+
2	E0V	2	BAT-
3	-	3	SHIELD
4	-	4	PS+
5	PS+	5	PS-
6	PS-	6	-
屏蔽层	SHIELD	7	E5V
		8	E0V
		9	-

编码器通信电缆 >>

电机 100W~1kW □ 80mm 以下 >>>

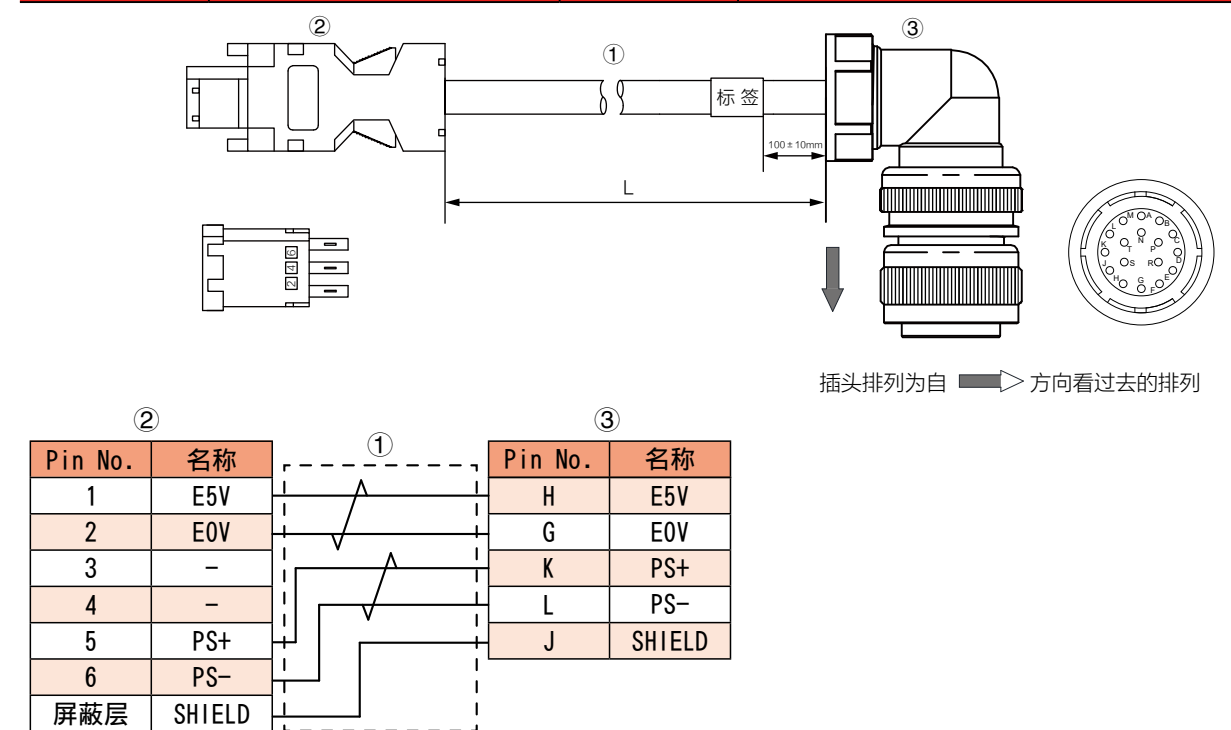
品牌	NIDEC	名称	□ 80mm 以下小电机编码器通信线（绝对值）
----	-------	----	-------------------------



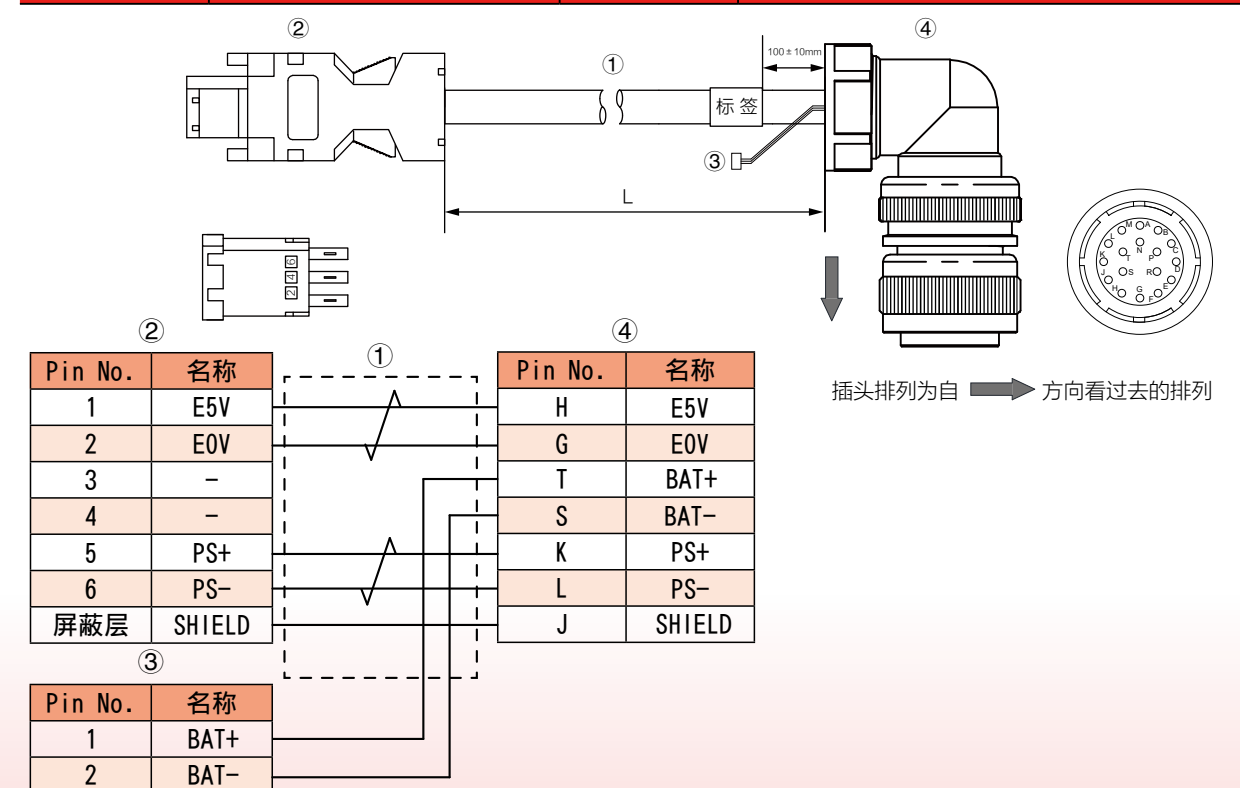
编码器通信电缆 >>

电机 950W~5kW □ 110mm 以上 >>>

型号	RK-SE-20-29-XX	名称	□ 110mm 以上大电机编码器通信线（增量型）
----	----------------	----	--------------------------



品牌	RUKING	名称	□ 110mm 以上大电机编码器通信线（绝对值）
----	--------	----	--------------------------



The diagram shows a world map with four red circular markers numbered 1, 2, 3, and 4, indicating the locations of the four main sections of the manual. Marker 1 is in the top left, marker 2 is in the bottom left, marker 3 is in the top right, and marker 4 is in the bottom right.

控制参数 ▶▶▶ **3**

控制参数界面。将参数分类显示，并可以通过键盘实时修改驱动器的某项或全部参数值。

运行监视

运行监视可以帮助使用者了解驱动器当前状态。当前输入输出端口信息、驱动器状态和报警信息等。

波形曲线

运行监视

运行监视可以帮助使用者了解驱动器当前状态。当前输入输出端口信息、驱动器状态和报警信息等。

波形曲线

提供丰富的监控示波器功能，可同时监控一台驱动器的 4 路信号或 2 台驱动器的两路信号，并可以设置各种监控条件，也可以对监控结果进行处理。

控制参数

控制参数界面。将参数分类显示，并可以通过键盘实时修改驱动器的某项或全部参数值。

波形曲线

波形曲线 4

提供丰富的监控示波器功能，可同时监控一台驱动器的 4 路信号或 2 台驱动器的两路信号，并可以设置各种监控条件，也可以对监控结果进行处理。

[illegible]



请扫描上方二维码，关注儒竞微信
公众号，了解更多最新消息及应用

上海儒竞自动控制系统有限公司

地址：上海市杨浦区国权北路 1688 号湾谷科技园 A8 楼 12 层

邮编：200438

电话：021-55820768

传真：021-51561646-003

网址：www.ruking.com

样本所载述的产品资料以实物为准，若有变更恕不另行通知，上海儒竞自动控制系统有限公司拥有最终解释权。

型录编号：AR14030007A1