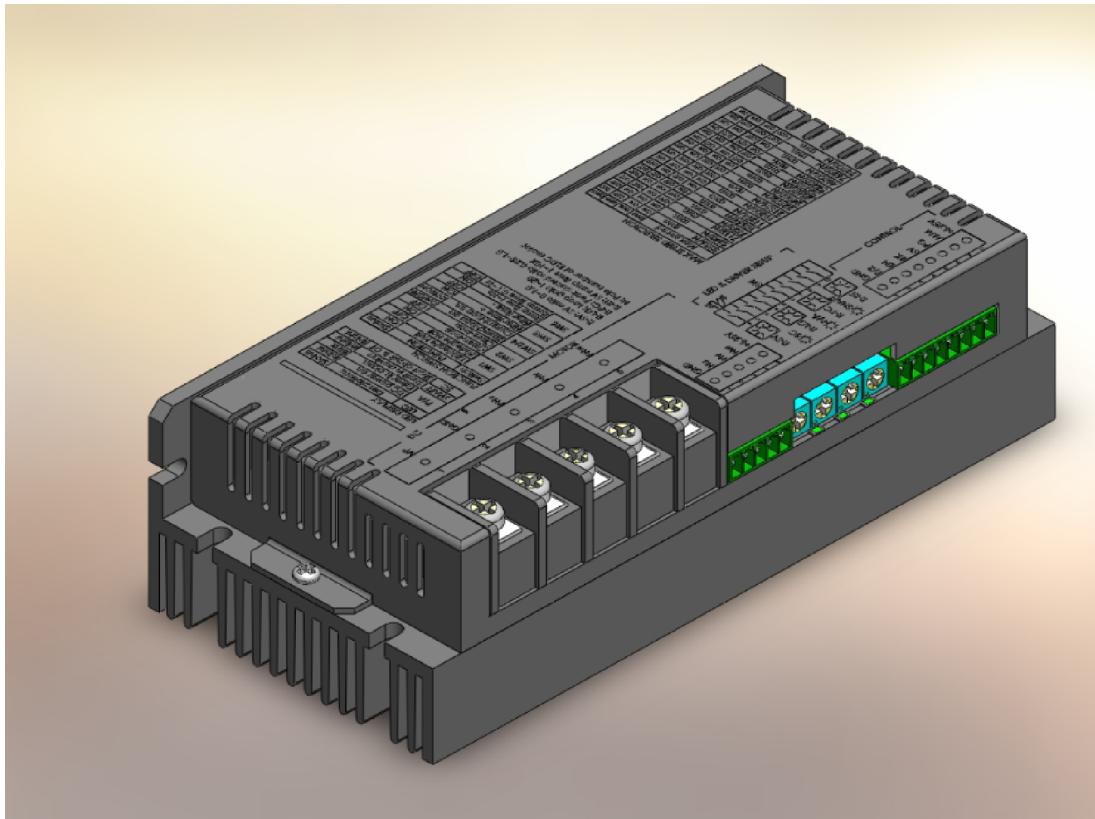


HV高压系列

交直流两用型宽电压范围可设置参数两象限直流无刷调速驱动器

型号	环境温度(℃)	工作电压交直两用型(V)	峰值电流可调(A)	连续电流可调(A)	60° / 120°电角度霍尔传感	PWM频率(kHz)	PI速度闭环调节	RC速度指令升速(S)	速度指令范围	欠压过压保护	报警诊断输出	PG速度脉冲输出	电流环速度环可切换	用开关和电位器进行参数设置	短路过温保护	安全正反转功能	安全启动功能	散热器
MBHV31012	-10~+45 -40~+65	交流220VAC或直流310VDC	12~24	6~12	√	16	√	0.2~2	0~10V或PWM或0~3Khz脉冲	√	√	4或24脉冲/转@8级	√	√	√	√	√	

说明：以上驱动器可以使用交流电，也可以使用直流电。当使用交流电时，电机端驱动器电压为直流，其电压为输入交流电压的1.4倍。当使用直流电时，电机端驱动电压为直流，其电压与输入直流电压相同。交流电工作电压范围为110V(45~140V)和220V(45~275V)，直流电工作电压范围为155V(60~195V)和310V(60~385V)。



■ 驱动器选型指南与注意事项

1、确定驱动器电压：客户根据所使用的电机的额定电压来选择驱动器电压参数。注意使用的电压在空载与满载过程中不要超出驱动器所规定的范围。

2、确定驱动器峰值电流：如果已知电机的额定输入电流（或最高输入电流） I_r (A), 则峰值电流 I_p (A) $\geq (2 \times I_r + \text{余量})$, 余量是考虑过载情况。如果已知电机的额定输出功率（或最高输出功率） P_r (W) 和驱动电压 V_r (V), 则峰值电流 I_p (A) $\geq 4 \times P_r / V_r$, 已经考虑了10~20%余量。

3、确定驱动器象限：本系列产品为两象限运动控制的速度闭环系统，即正向驱动和反向驱动，转矩与转速同方向，没有动态控制功能（转速与转矩方向相反，如向下放重物），不能用于四象限的控制领域，这一点务必注意。所以精确定位、急速加减速、快速响应的频繁正反转等四象限运动伺服控制是不适用的。

4、驱动电源：本驱动器的电源是交、直流共用型，既可以使用交流电也可以用直流电。使用交流电时，电机上的直流侧驱动电压是交流电压的1.4倍。使用直流电时，进线不分正负极。电机上的直流侧驱动电压与直流电压相等。用户的供电电源应满足在空载到满载电流下，电压必须在规定的范围内。驱动器内部已经设置了保险丝。外部可以不设置，请注意电源输入端口有高压危险，PE保护端（外壳）务必要接安全保护大地。

5、电机绕组：应对与每一组霍尔信号组合，绕组都有一组正确相序与之对应，务必按照正确相序接线。请注意绕组端口有高压危险。

6、霍尔传感器端口：本端口与内部电路通过光电耦合器隔离，内部电路请见接口电路，霍尔信号供电电源为12V，霍尔元件为开关型，务必确认霍尔相位与相序，并正确设置与接线。

7、改变电机的旋转正方向：当电机旋转正方向与客户要求相反时，通过换线可以改变电机正转向。霍尔信号前两相Hu和Hv对调，同时绕组后两相PHv和PHw对调。

8、LED显示：

Hv——驱动器直流高电压指示灯，有电压时绿色常亮，在该灯熄灭之前，不要碰触内部电路，也不要进行参数设置。

P/A——控制电源指示，当驱动器正常上电后为绿色常亮，当驱动器进入故障报警状态时为绿色闪烁，EN非使能一次或断电可以清除报警。

SHAFT——转轴状态指示，当电机转轴转动时绿色点亮，不转时不亮。该指示灯熄灭前不要碰到转轴及转动部分，以免发生危险。

Sc——短路指示，常态下不亮，当电机绕组内部由于绝缘破坏而发生匝间短路时为红色常亮，它只能断电清除。不可在线清除。

OT——当外壳温度过温时为红色常亮，EN非使能一次或断电可以清除。

9、功能开关设置：本驱动器有10位（SW1）和4位（SW2）拨码开关各一个，ON为下拨，OFF为上拨。务必在断电情况下设置。

SW1-1——霍尔相位设定，ON=120° 电角度。OFF=60° 电角度。出厂默认ON。

SW1-2——开闭环设定，ON=开环工作。OFF=闭环工作，出厂默认OFF。

SW1-3/4——环路选择，ON/OFF=选择速度环。OFF/ON选择电流环。OFF/OFF=开换工作时不选择任何环路。两环路不能同时选择。出厂默认ON/OFF。

SW1-5——环路滤波强弱+/-，ON=滤波效果增强，运转更加平滑，环路反应慢。OFF=滤波效果减弱，运转平滑性减弱，环路反应加快。出厂默认ON。

SW1-6——环路滤波进更加强弱++/--，ON=滤波效果增强，运转更加平滑，环路反应慢。出厂默认OFF。

SW2-1/2/3——指令类型设置，ON/OFF/OFF是选择模拟量在SV端口输入，OFF/ON/OFF是选择PWM在SVP端口输入，OFF/OFF/ON是选择0-3KHz脉冲频率在SVP端口输入。出厂默认ON/OFF/OFF。

SW2-4——PG速度脉冲输出设定，ON=输出6倍于霍尔频率的30μs宽度的窄脉冲，OFF=输出与霍尔频率相同的方波。出厂默认OFF。

10、转速范围开关设置：在满幅指令下，为了在不同转速段获得最佳的分辨率，请设定等于或高于你所使用的最高转速一档。见盖板图示表格，其中N为电机级数。SW1-7,8,9,10四位开关设定请见盖板表格。出厂默认ON/ON/ON/ON，也就是8级3000转/分。

11、电位器设置：10刻度单圈电位器，请轻轻操作，用力过大会损坏。

R-SV=指令衰减比率设定0~1.0，线性刻度，比率=内部有效指令/外部名义指令。通过调节电位器，可以精确校准外部指令与结果的关系。出厂默认0.5。

R-LG=环路增益设定2~12，线性刻度数值越大环路灵敏度越高，同时超调也会加大，增加不稳定性，一般不用调节，出厂默认5。

R-PC=峰值电流设定比率0.5~1.0，非线性刻度，（见盖板图示），比率=实际峰值电流/名义峰值电流，实际连续电流为实际峰值电流的一半，根据电机要求合理设定。出厂默认1.0。

R-RT=指令升降速时间设定0.2~2.2秒，线性刻度。为了平滑阶跃指令输入，采用RC充放电指型升降。出厂默认0.6。

12、控制端口：本端口与内部电路通过光电耦合器隔离，内部电路请见接口电路。控制端口电源输出电压为12V。

F/R=反正转控制，高电平或悬空(光耦不通)为正转，低电平或接地（光耦导通）为反转。本驱动器具有安全正反转功能，当运转中突然改变转向时，可以实现平滑过度反转，避免冲击。

EN=使能控制（起停），高电平或悬空（光耦不通）时驱动器不工作，电机处于自由状态，低电平或接地（光耦导通）时驱动器开始工作。非使能一次，可以在线清除报警状态，但是短路不能在线清除，只能断电清除。本驱动器有安全启动功能，当上电时，如果电机转轴还在运转，即使使能，驱动器也要等电机轴速度降为零时才会驱动运转。

SV=控制指令模拟量输入0~10V,结合SW2-1/2/3设置选择，输入电阻200K,注意不要超范围输入，高于10V后，环路可能会失去控制。

SVP=控制指令数字量输入，结合SW2-1/2/3开关设置选择，可以输入100~200Hz的0~100%占空比=光耦导通时间/周期。也可以输入0~3KHz的脉冲频率，注意不要超范围输入，高于3KHz后，环路可能会失去控制。

PG=转速脉冲输出，光耦OC输出，耐压30V，电流最大5mA。该脉冲频率正比于电机转速，通过SW2-4开关可以设定与霍尔同频率或者6倍于霍尔频率。与霍尔同频率时，输出为方波，电机转速 (rpm) = $120 \times PG\text{频率 (Hz)} / N$ ，其中N为电机级数。当6倍于霍尔频率时，输出为30μs宽度的窄脉冲，电机转速 (rpm) = $20 \times PG\text{频率 (Hz)} / N$ 。对于方波来说，容易倍捕获，而对6倍频来说，精度、分辨率更高。

ALM=报警输出，OC输出光耦OC输出，耐压30V，电流最大5mA。当处于报警时，光耦导通。报警的条件如下：

- 1) 无霍尔信号或霍尔信号不正确或相位不对。
- 2) 供电电压欠压或过压。
- 3) 驱动器壳体过热。
- 4) 过载连续超过时间6S或更长时间断续过载。
- 5) 电机绕组短路。

13、确定使用温度：客户根据使用条件合理选择使用温度范围，一般室内选择 -10~+45°C，室外选择-40~+65°C(型号后缀-T)。

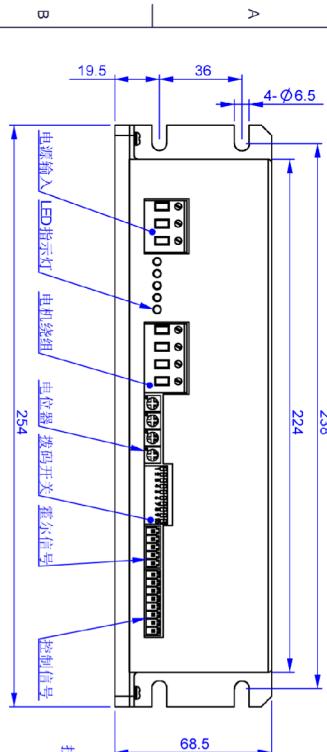
14、加装散热器：驱动器内置了60°C或80°C的温控器，当底板温度超过时，会过温保护报警。经常发生过温应采取加装散热器或风扇等措施，视使用条件而定。

15、引线干扰：绕组线可能干扰霍尔信号和控制信号，因此霍尔线、控制线与绕组线应分开走线，当连线太长时（大于2m），应采用屏蔽线，屏蔽层外接PE端。

16、电机绝缘要求：为保证驱动器安全工作,霍尔地与电机绕组之间、霍尔地与机壳之间、绕组与机壳之间直流绝缘电阻应大于100兆欧 (1000VDC) 。

17、电机电感：本驱动器不能用于空心杯等无铁芯式极低电感的电机。如果要用，应绕组外串电感器。

版本	区域	标记	1	2	3	4	5	6	7	8
			更改内容	238	日期	更改签字	更改审核			

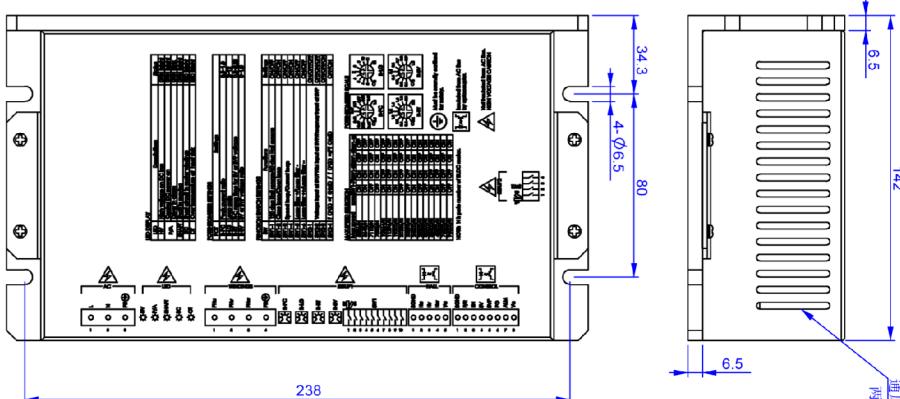


技术数据：
 1. 型号：直流传动范围两用型，内置20A陶瓷保险丝管。
 2. 电源：交流 220V (45-675V) / 50-60Hz, 12A max
 直流 310V (60-385V) , 8A max, L/N接线不分正负极。

3. 峰值电流：8A max
4. 连续电流：8A max
5. 驱动方式：三相桥式位置传感，三相桥形波全波换向。
6. 调速方式：两象限开环调速/两象限速度PI闭环调速/两象限限电流PI闭环调速以上三种控制方式可选择，均为PWM调速，频率为16KHz。
7. Vc控制电源输出：与内部绝缘的12VDC, 50mA max
8. 调速指令输入，在SV/PI~10V模拟电压/L在SW口 PWM/G5014z~1KHz 在SV/P10~5KHZ脉冲频率，以上三种方式可选择。
9. PG转速脉冲输出：电机转速fpm=(120/N)*f (PG) , SW2-4-off 其中，f (PG) 为PG信号频率 Hz, N为电机极数。

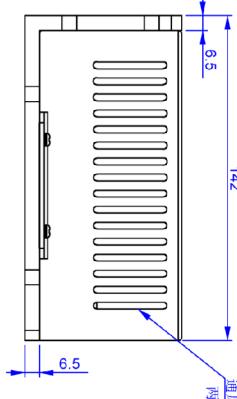
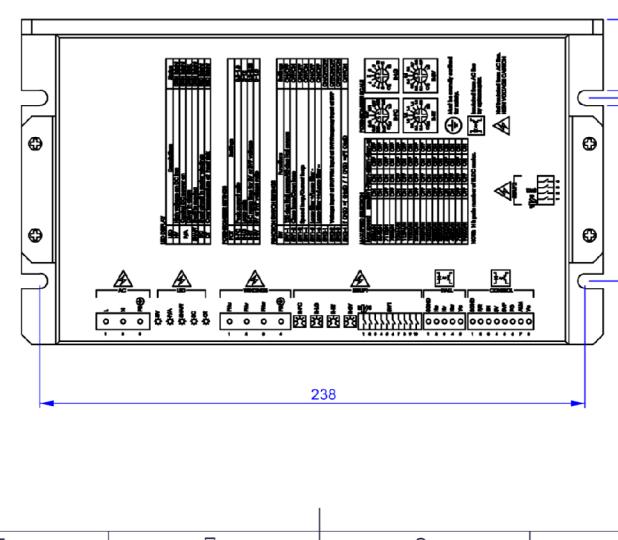
10. ALM自诊断报警输出：报警条件如下：
 - a. 霍尔信号不正确
 - b. 内部控制电源异常
 - c. 供电电压欠压或过压
 - d. 主控芯片过热或逻辑异常
 - e. 电机连接过载发生峰值电流限制超过约6秒
 - f. 电机线组发生短路
 - g. 机壳温度超过65°C (85 °C)

11. 绝缘强度：内部电路、机壳、光电器隔离，三者之间绝缘强度为1800VAC/1mA/50Hz/分钟不击穿。
12. 绝缘电阻：大于100MΩmV/2500VDC。
13. 环境温度：-10~+45°C (-40~+65°C, 型号后加-T)
14. 重量：1.8kg



安全警告：PE端子必须与供电系统的安全保护地可靠连接。

序号	数量	名称	图号	物料号	备注
未注公差					
设计	由核	批准			
Jack	Ye				
尺寸 40.2mm 角度 40.5°					
项目名称					



1 2 3



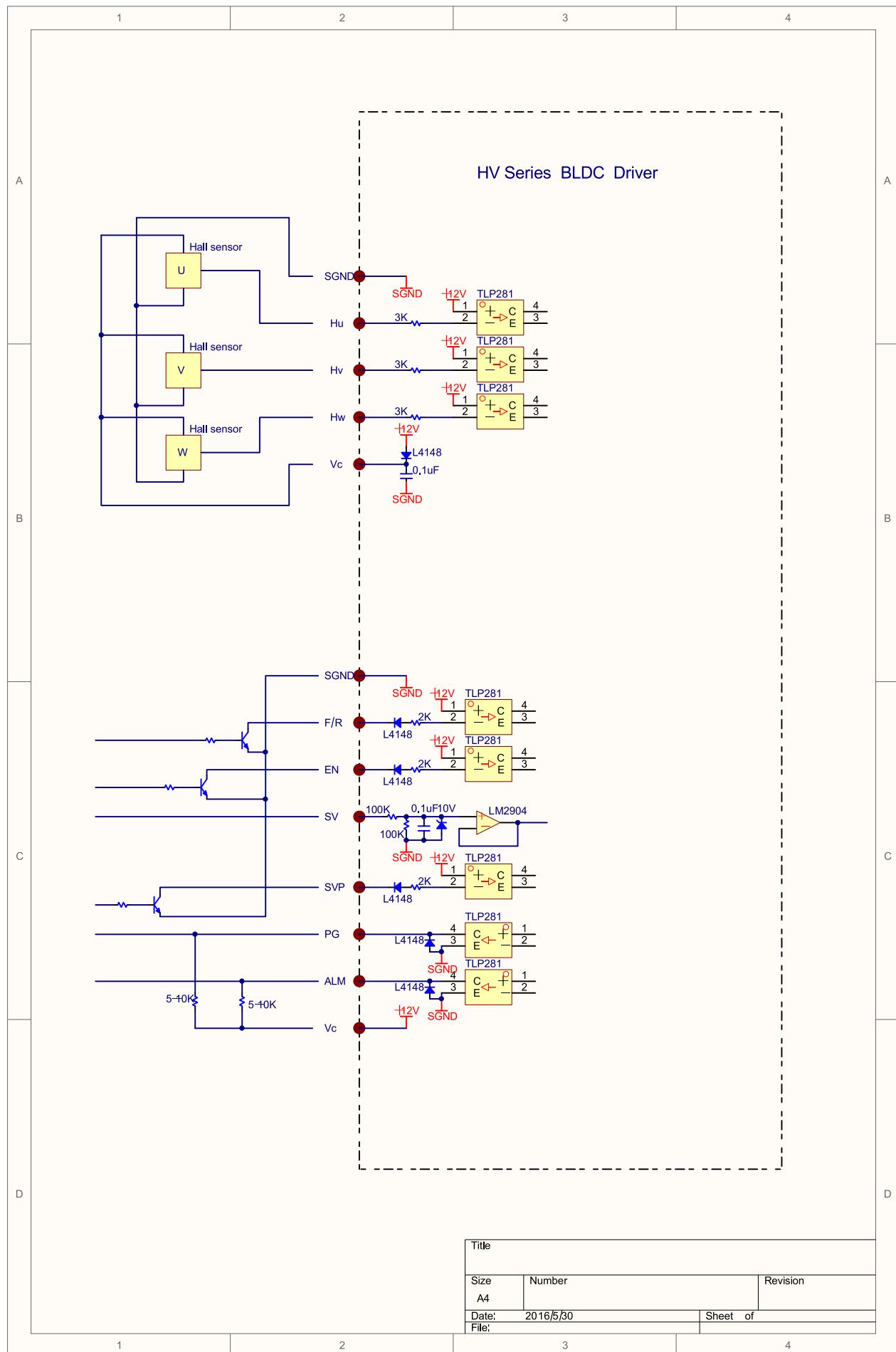
6 7 8



E



F



Title		
Size A4	Number	Revision
Date: 2016/5/30		Sheet of
File:		