



客户咨询中心
目录索取·技术咨询·产品解惑
400-885-5521 销售热线
400-885-5501 技术热线

更多最新的雷赛资讯, 请扫码关注



公众号



视频号



雷赛智能
Leadshine

稳定可靠的运动控制专家

LD2系列

驱控一体型低压伺服系统

CANopen

RS485

深圳市雷赛智能控制股份有限公司 China Leadshine Technology Co., Ltd.

深圳市南山区沙河西路3157号南山智谷产业园B栋15-20层
邮 编: 518052
电 话: 400-885-5521
网 址: www.leisai.com E-Mail: marketing@leisai.com

上海分公司
上海市嘉定区金园五路601号

济南代表处
济南市天桥区滨河商务中心D座2003室

广佛代表处
广东省广州市番禺区汉溪大道280号时代E-park A3栋 1707单元

合肥代表处
合肥市蜀山区潜山路与高河东路交口绿地蓝海大厦A座1209室

温台代表处
浙江省温州市瓯海区潘桥街道宁波路阳光城愉景嘉园8幢2604

杭州代表处
浙江省杭州市余杭区瓶窑镇桂花溪园(南区)2幢1单元402

北京分公司
北京市大兴区绿地启航国际3号楼1109室

苏州代表处
江苏省苏州市苏州工业园区金尚路1号仙峰大厦南楼7层

东莞代表处
广东省东莞市南城区黄金路1号东莞天安数码城F区3栋604

武汉代表处
湖北省武汉市东湖新技术开发区长城园路2号海贝孵化器209

青岛代表处
山东省青岛市城阳区金日紫都小区12号楼1单元301室



www.leisai.com

※本产品目录中所刊载的产品性能和规格, 如因产品改进等原因发生变更时, 恕不另行通知, 敬请谅解。

(版权所有, 翻版必究)

2023年09月版



公司简介

雷赛智能(SZ.002979)是世界运动控制行业的领先企业和知名品牌

深圳市雷赛智能控制股份有限公司是智能装备运动控制领域的全球知名品牌和行业领军企业。自1997年成立以来，雷赛智能一直以“聚焦客户关注的挑战和压力、提供有竞争力的运动控制产品与服务、持续为客户创造最大价值”为企业使命、以“成就客户、共创共赢”为企业经营理念、聚焦于伺服电机驱动系统、步进电机驱动系统、运动控制卡、运动控制PLC等系列精品的研发、生产、销售和服务，并通过锲而不舍、点点滴滴的持续努力来成就客户梦想和实现共同成长。

经过二十多年如一日的产品创新、市场开拓和应用服务，雷赛已成为全球产销规模领先的运动控制产品和解决方案提供商。由于雷赛产品兼具稳定可靠和性能优越的双重优势，在电子、半导体、物流、新能源、机器人、机床、医疗等行业获得上万家优秀设备厂家的长期使用，且远销美国、德国、印度等60多个国家。

1 中国首批专业运动控制企业

20+ 年专注运动控制行业

200+ 全球经销伙伴

20000+ 家优秀设备客户

2000万+ 轴各行各业的成熟应用

实现「稳定可靠」的品牌承诺

20000+
优秀设备厂家

2000万+
轴伺服与步进系统

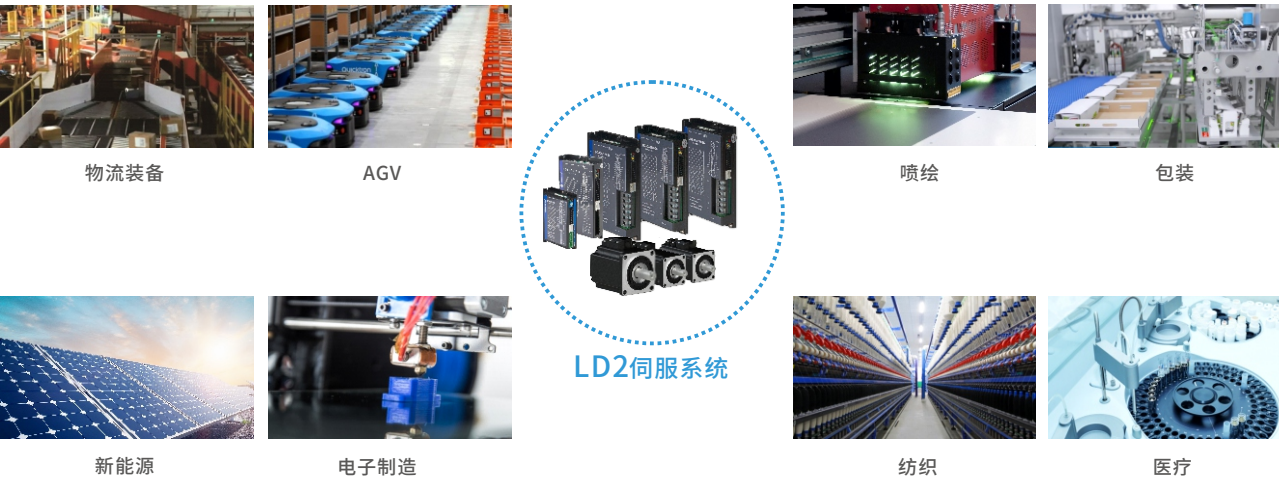
LD2系列伺服产品概述

LD2系列低压伺服驱动器是雷赛智能公司凭借在运动控制行业近三十年积累的宝贵经验，基于第七代先进伺服技术而开发的低压伺服产品。该系列包含7060、7050、7040、7030、7020、7015、7010、7007、7005等多种电流规格型号，全系列支持CANopen、RS485、脉冲、模拟量等通讯方式，兼容普通霍尔+差分ABZ增量编码器和通讯式编码器，可选配24V抱闸电源输出功能，支持水平和垂直安装。

驱动器采用低压直流电源供电，能搭配低压伺服电机、无刷伺服、空心杯等多类型电机使用，是您优化设备电控系统，提升效率与可靠性的理想选择！

LD2系列产品典型应用场景

主要应用于电子制造、物流装备、AGV、新能源、喷绘、包装、纺织、医疗等行业自动化设备。



目录

一、LD2系列概述

1、LD2系列概述 ----- 04

2、LD2全系列基本特点 ----- 05

3、LD2-CAN总线型子系列特点 ----- 08

4、LD2-RS驱控一体型子系列特点 ----- 09

5、2LD2系列双轴低压伺服驱动器特点 ----- 10

6、伺服步进调试软件MS（Motion Studio） ----- 11

二、LD2系列伺服驱动器简介

1、驱动器命名规则 ----- 13

2、驱动器型号、规格及接口布局

2.1 驱动器型号 ----- 13

2.2 驱动器参数规格 ----- 14

2.3 驱动器接口布局 ----- 16

3、驱动器接线图 ----- 18

4、驱动器外形尺寸 ----- 21

三、适配电机

1、电机命名规则 ----- 25

2、电机型号一览表 ----- 27

3、电机规格参数表 ----- 28

4、电机机械尺寸 ----- 29

5、矩频特性曲线 ----- 31

四、配件介绍

1、配件一览表 ----- 33

2、配件信息 ----- 34

五、订货信息

典型配置举例 ----- 41

01

LD2系列概述

- LD2系列概述
- LD2全系列基本特点
- LD2-CAN总线型子系列特点
- LD2-RS驱控一体型子系列特点
- 伺服步进调试软件MS（Motion Studio）



一、LD2系列概述

控制器



运动控制PLC



运动控制卡

LD2系列驱动器



LD2-CAN系列

位置/速度/转矩/回零控制

- 标准CANopen通讯，CiA301/402标准协议
- 丰富的输入输出接口，4DI/2DO
- 17位/23位绝对值编码器可选
- 内置抱闸电源
- 全新MS调试软件

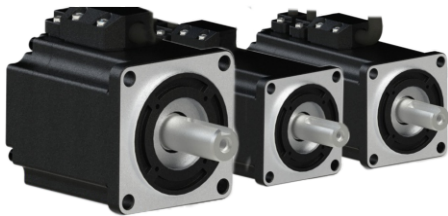


LD2-RS系列

位置/速度/转矩控制，多段运动

- RS485接口，标准的Modbus通讯
- 内置运动控制功能（PR）
- 17位/23位绝对值编码器可选
- 内置抱闸电源
- 全新MS调试软件

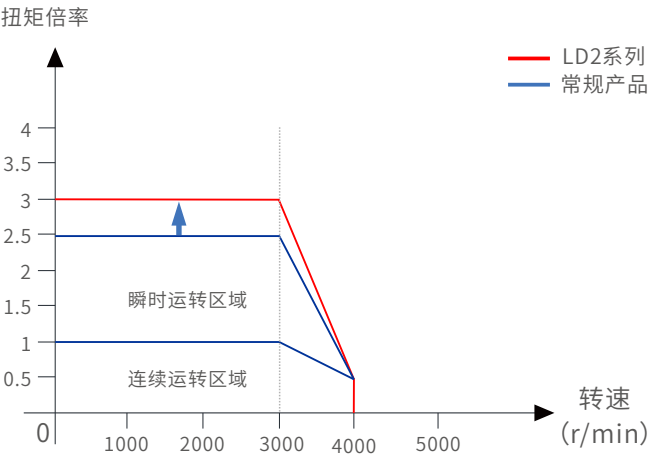
适配电机



LVM系列电机

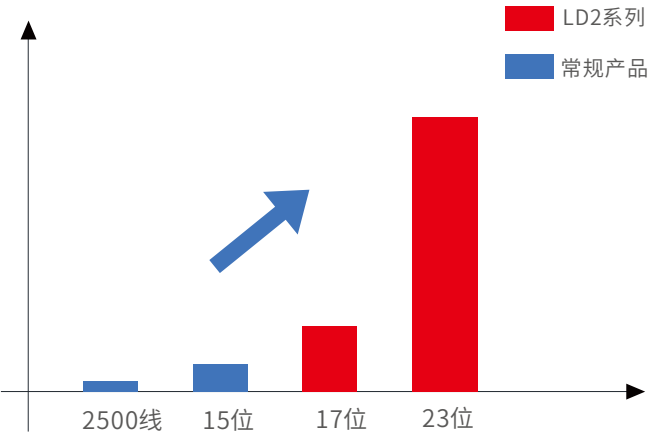
二、LD2全系列基本特点

1 过载能力更强



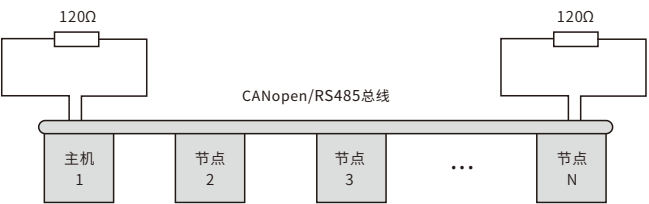
- LD2系列驱动器峰值电流为额定电流的3倍设计。
- LVM系列电机为3倍过载设计。
- 加减速能力更强，有助于提高效率。

2 高分辨率编码器



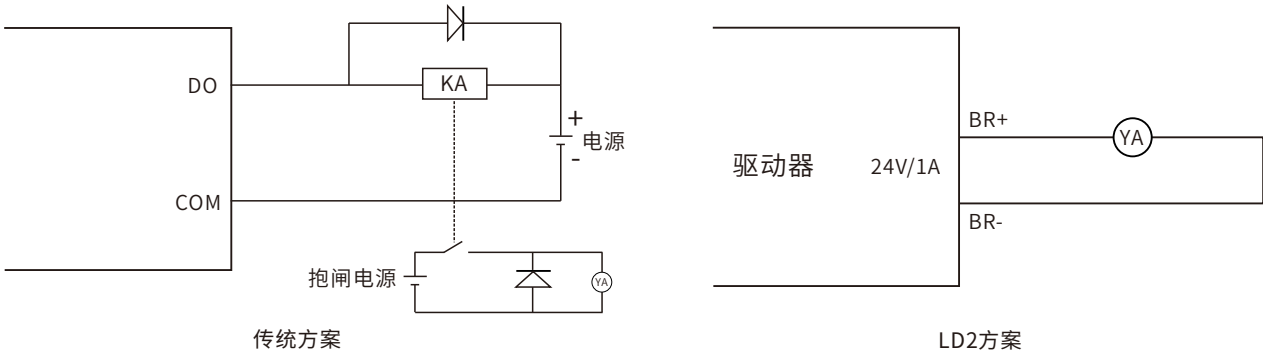
- 标配17位多圈绝对值编码器，断电位置记忆，无需回零操作。
- 支持23位编码器，编码器分辨率可达到8388608脉冲/转。
- 低速运动更平稳，有助于提高设备效能。

3 终端电阻功能



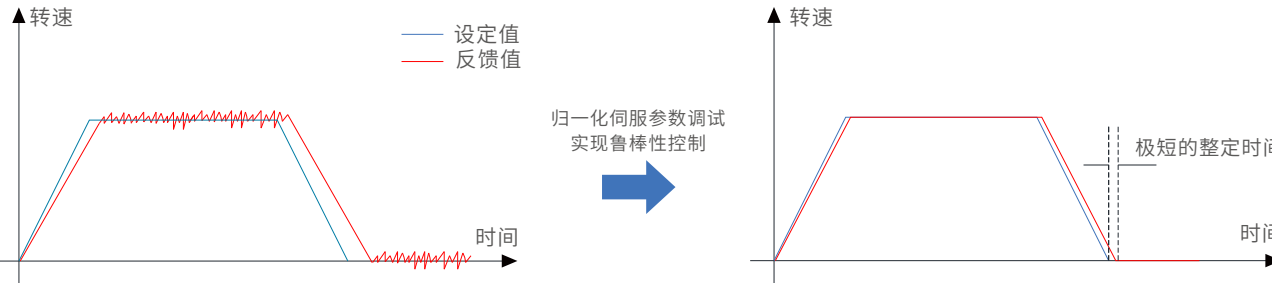
- 通过拨码开关调节终端电阻。
- SW3=off时，总线断开终端电阻。
- SW3=on时，总线接上终端电阻。

4 抱闸电源直接输出



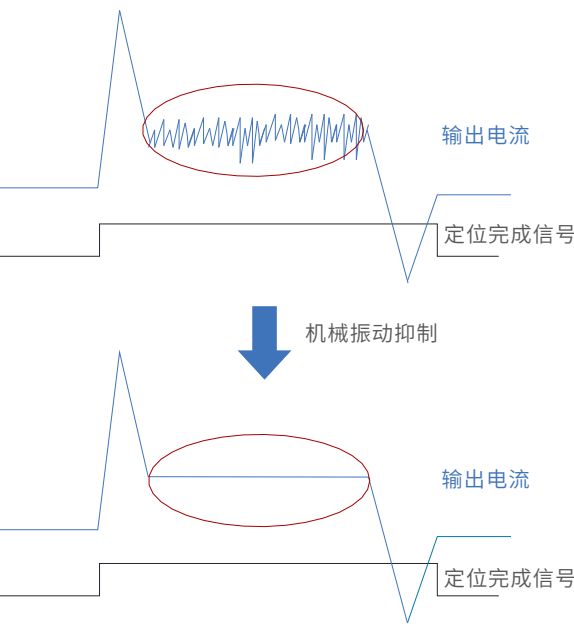
新方案相对于通过继电器控制抱闸的传统方案，客户在使用LD2系列伺服产品时，不仅可以减少电源转换模块，而且接线更简单，为客户节省成本的同时还降低了使用难度。

5 归一化伺服参数调试



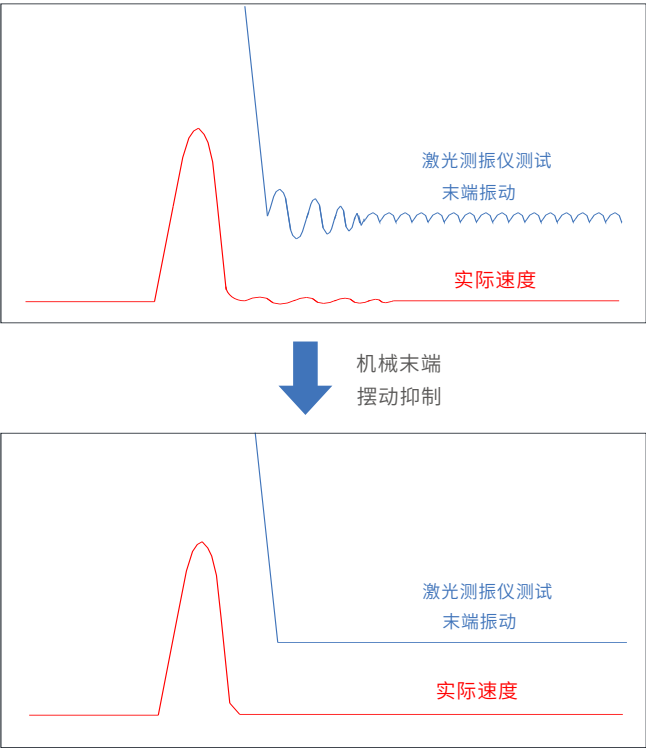
采用归一化伺服参数调试功能，仅需一个参数，便可实现伺服参数的调整，包括电流环/速度环/位置环PID参数、以及模型跟踪控制、指令平滑滤波等，适应不同负载要求，最大限度发挥机械设备的性能。

6 自适应陷波滤波器



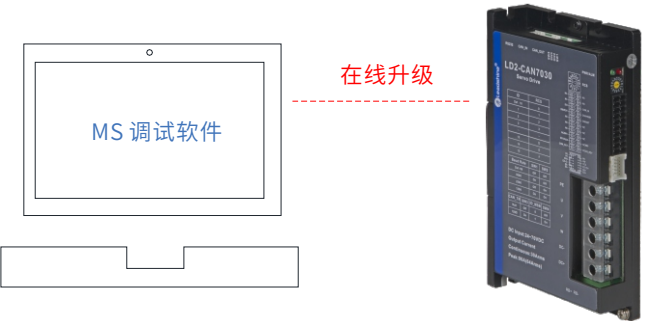
- 提供4组的NotchFilter。
- 可自动、手动设定。
- 滤波宽度可灵活设定。
- 简易设定即可自动抑制共振，节省调整工时，提升设备组装测试效率。

7 停止时振动抑制



柔性机械系统容易产生200Hz以下的低频振动，该功能可实现对这类低频振动的抑制作用，实现柔性系统的高节拍运行。

8 MS软件让调试更简便



- 向导式调试指引和参数设置，实时记录数据和在线监控，与雷赛智能公司的其他系列驱动器产品的调试方法兼容。
- 支持在线升级，可实现在不拆机的情况下对伺服驱动器产品进行固件升级。

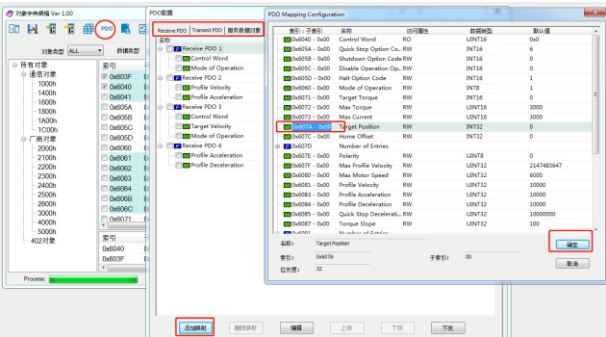
三、LD2-CAN总线型子系列特点

1 CAN总线，标准CANopen通讯方式



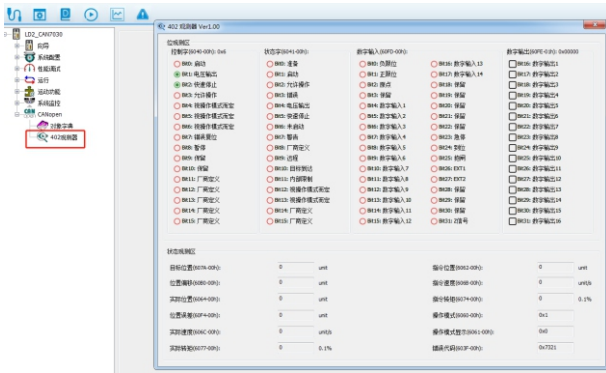
LD2-CAN系列支持CAN总线，采用抗振性能更强的molex端子，只需一根通讯线即可实时传递驱动器的指令、以及电机/驱动器的状态反馈信息。该产品提供了更加可靠的组网方案，并极大降低了系统的复杂性。

2 上位机PDO配置



LD2-CAN系列驱动器增加上位机PDO配置功能，降低了客户自行开发控制面板的难度，并节省开发时间。

3 402观测器



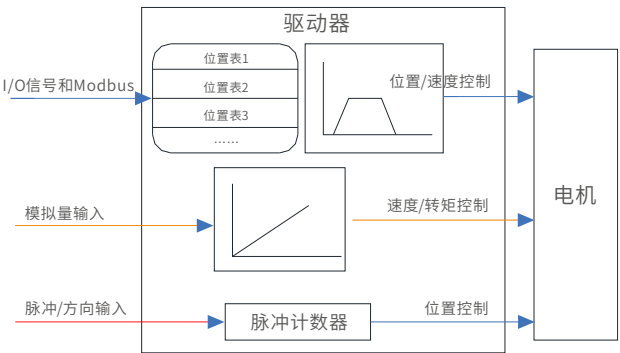
LD2-CAN系列驱动器上位机具备402观测器，客户通过对相关数据的观测，既益于开发阶段程序的编写，又便于客户后续设备的调试与维护。

四、LD2-RS驱控一体型子系列特点

1 标准的Modbus RTU协议，支持RS485组网通讯

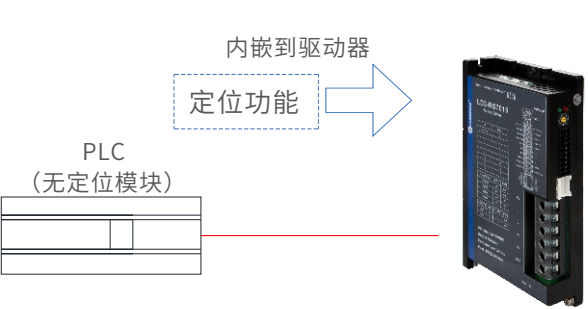


2 集成多种控制模式

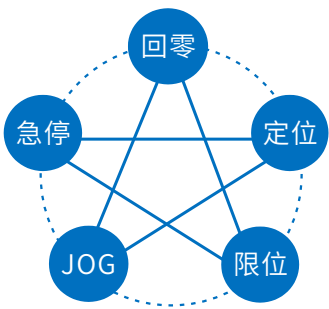


LD2-RS系列驱动器集成了适用于I/O信号和Modbus输入的单轴运动控制、以及模拟量输入的速度/转矩控制、脉冲输入的位置控制等。不同的控制模式适用于不同的应用场合。

3 丰富的PR功能



LD2-RS系列驱动器集成单轴控制功能，目标位置、速度以及运动轨迹等预先设定在驱动器寄存器内。根据应用场景的不同，实时调整运动参数。无需PLC脉冲点数（无PLC定位功能），即可完成简单的点位运动。

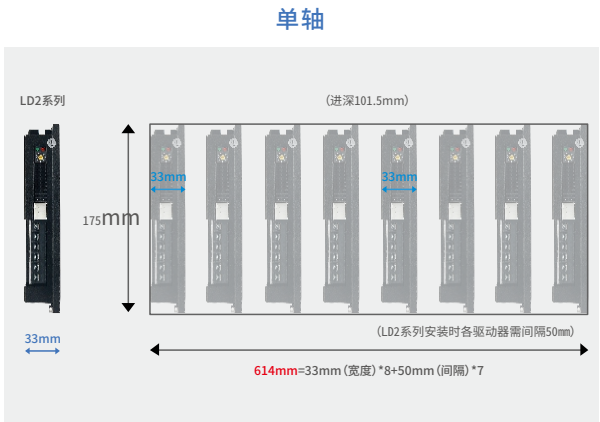
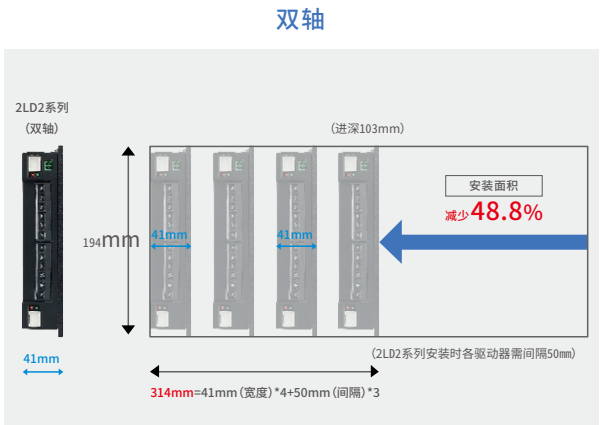


可配置16段不同程序，支持定位、回零、JOG、限位与急停等多种控制模式。

五、2LD2系列双轴低压伺服驱动器特点

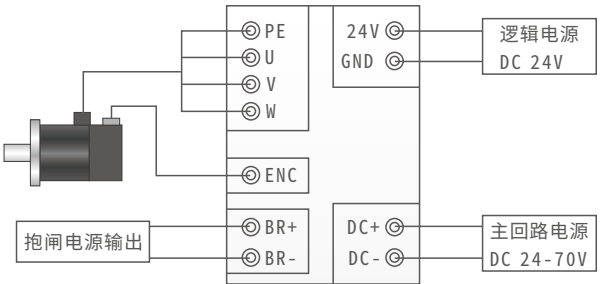
■ 省空间,最高48%

2LD2系列双轴低压伺服驱动器安装面积相对以往产品最高省48%,实现设备小型化。



■ 可选择逻辑电源

2LD2系列双轴低压伺服驱动器新增可选择逻辑电源接口,当主回路电源断电时,选择接通逻辑电源,可实现:
1、DSP部分正常工作;
2、抱闸电源输出直接控制电机的制动器。



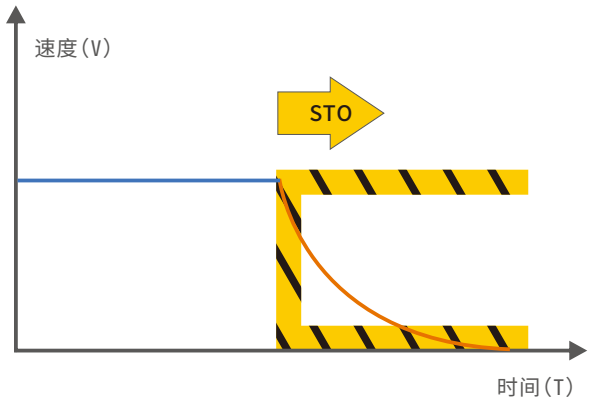
■ 省人工及线缆,多达20%

2LD2系列双轴低压伺服驱动器的电源线、通讯线共用,省接线、省人工、提高设备稳定性。



■ STO

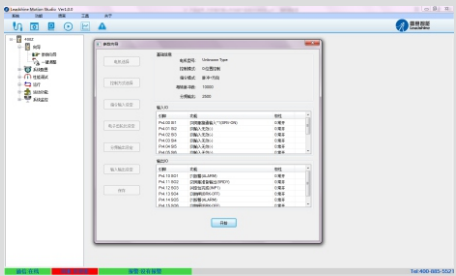
2LD2系列新增STO (Safe Torque Off) 功能,当STO工作时,驱动器内部硬件电路会触发强制关断驱动器功率管,使电机停止运转,保护人身及设备安全。



六、伺服步进调试软件MS（Motion Studio）

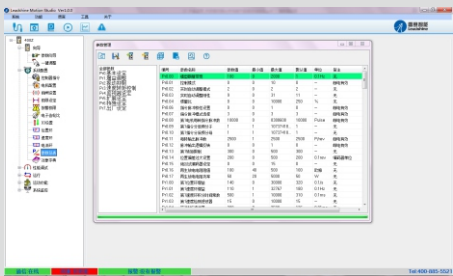
MS（Motion Studio）是雷赛公司自主研发的新一代PC调试软件，功能强大、使用简单、界面友好。采用左侧树状导航条，功能目录清晰，并使用伺服系统结构图，可直观的设定所需功能和参数，向导式的指引和参数设置，可轻松调试雷赛公司的所有伺服和步进系统。

参数向导



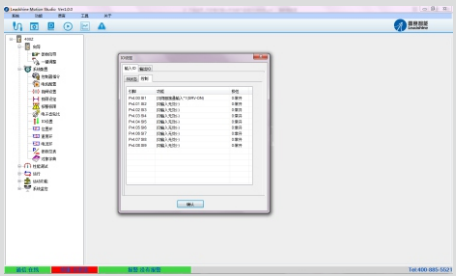
向导式参数设置指引，只需点击下一步按钮即可完成基本参数设置。

参数管理



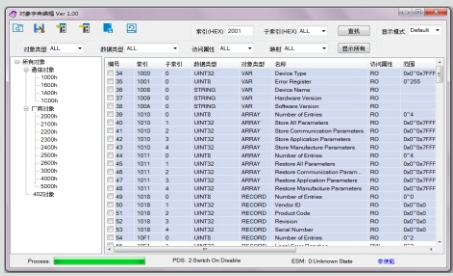
所有参数的集合，可以对参数进行读取、另存、下发、对比等处理。

I/O设定



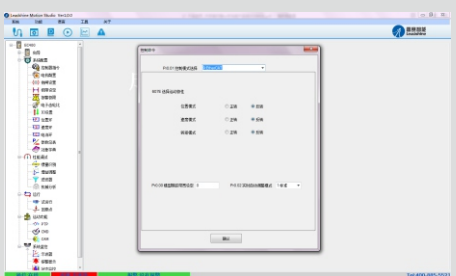
自定义I/O功能，I/O功能根据需要进行选择设置。

对象字典编辑器



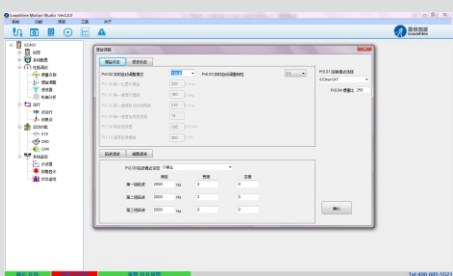
CAN总线402参数编辑，节省主站操作。

控制命令



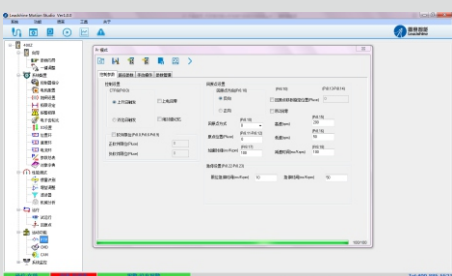
控制器指令选择设置，方便、直观。

增益调整



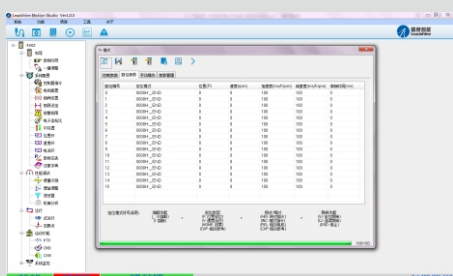
PID参数调整，简单、快捷。

控制参数



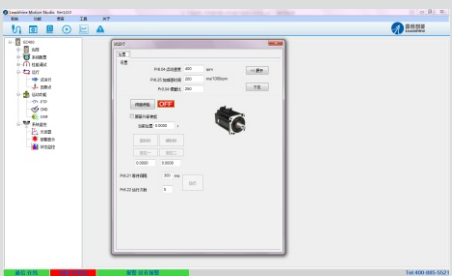
回原点、急停、触发模式基础设置。

路径参数



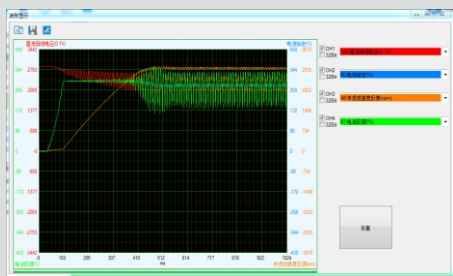
16段路径程序编写,进行位置、速度、回原点等多种运动控制程序的具体参数设置。

试运行



电机运行设置，可设置速度、运行区间、运行次数，运行更智能、更安全。

示波器



运行曲线监控，最小采样间隔0.125ms，监控动作更精准，方便分析。

状态监控

名称	地址	数据类型	注释	状态
DO1 位置指令反馈	0	Bool	DO1 位置指令反馈	OFF
DO2 位置指令反馈	0	Bool	DO2 位置指令反馈	OFF
DO3 位置指令反馈	0	Bool	DO3 位置指令反馈	OFF
DO4 位置指令反馈	0	Bool	DO4 位置指令反馈	OFF
DO5 位置指令反馈	0	Bool	DO5 位置指令反馈	OFF
DO6 位置指令反馈	0	Bool	DO6 位置指令反馈	OFF
DO7 位置指令反馈	0	Bool	DO7 位置指令反馈	OFF
DO8 位置指令反馈	0	Bool	DO8 位置指令反馈	OFF
DO9 位置指令反馈	0	Bool	DO9 位置指令反馈	OFF
DO10 位置指令反馈	0	Bool	DO10 位置指令反馈	OFF
DO11 位置指令反馈	0	Bool	DO11 位置指令反馈	OFF
DO12 位置指令反馈	0	Bool	DO12 位置指令反馈	OFF
DO13 位置指令反馈	0	Bool	DO13 位置指令反馈	OFF
DO14 位置指令反馈	0	Bool	DO14 位置指令反馈	OFF
DO15 位置指令反馈	0	Bool	DO15 位置指令反馈	OFF
DO16 位置指令反馈	0	Bool	DO16 位置指令反馈	OFF
DO17 位置指令反馈	0	Bool	DO17 位置指令反馈	OFF
DO18 位置指令反馈	0	Bool	DO18 位置指令反馈	OFF
DO19 位置指令反馈	0	Bool	DO19 位置指令反馈	OFF
DO20 位置指令反馈	0	Bool	DO20 位置指令反馈	OFF
DO21 位置指令反馈	0	Bool	DO21 位置指令反馈	OFF
DO22 位置指令反馈	0	Bool	DO22 位置指令反馈	OFF
DO23 位置指令反馈	0	Bool	DO23 位置指令反馈	OFF
DO24 位置指令反馈	0	Bool	DO24 位置指令反馈	OFF
DO25 位置指令反馈	0	Bool	DO25 位置指令反馈	OFF
DO26 位置指令反馈	0	Bool	DO26 位置指令反馈	OFF
DO27 位置指令反馈	0	Bool	DO27 位置指令反馈	OFF
DO28 位置指令反馈	0	Bool	DO28 位置指令反馈	OFF
DO29 位置指令反馈	0	Bool	DO29 位置指令反馈	OFF
DO30 位置指令反馈	0	Bool	DO30 位置指令反馈	OFF
DO31 位置指令反馈	0	Bool	DO31 位置指令反馈	OFF
DO32 位置指令反馈	0	Bool	DO32 位置指令反馈	OFF
DO33 位置指令反馈	0	Bool	DO33 位置指令反馈	OFF
DO34 位置指令反馈	0	Bool	DO34 位置指令反馈	OFF
DO35 位置指令反馈	0	Bool	DO35 位置指令反馈	OFF
DO36 位置指令反馈	0	Bool	DO36 位置指令反馈	OFF
DO37 位置指令反馈	0	Bool	DO37 位置指令反馈	OFF
DO38 位置指令反馈	0	Bool	DO38 位置指令反馈	OFF
DO39 位置指令反馈	0	Bool	DO39 位置指令反馈	OFF
DO40 位置指令反馈	0	Bool	DO40 位置指令反馈	OFF
DO41 位置指令反馈	0	Bool	DO41 位置指令反馈	OFF
DO42 位置指令反馈	0	Bool	DO42 位置指令反馈	OFF
DO43 位置指令反馈	0	Bool	DO43 位置指令反馈	OFF
DO44 位置指令反馈	0	Bool	DO44 位置指令反馈	OFF
DO45 位置指令反馈	0	Bool	DO45 位置指令反馈	OFF
DO46 位置指令反馈	0	Bool	DO46 位置指令反馈	OFF
DO47 位置指令反馈	0	Bool	DO47 位置指令反馈	OFF
DO48 位置指令反馈	0	Bool	DO48 位置指令反馈	OFF
DO49 位置指令反馈	0	Bool	DO49 位置指令反馈	OFF
DO50 位置指令反馈	0	Bool	DO50 位置指令反馈	OFF
DO51 位置指令反馈	0	Bool	DO51 位置指令反馈	OFF
DO52 位置指令反馈	0	Bool	DO52 位置指令反馈	OFF
DO53 位置指令反馈	0	Bool	DO53 位置指令反馈	OFF
DO54 位置指令反馈	0	Bool	DO54 位置指令反馈	OFF
DO55 位置指令反馈	0	Bool	DO55 位置指令反馈	OFF
DO56 位置指令反馈	0	Bool	DO56 位置指令反馈	OFF
DO57 位置指令反馈	0	Bool	DO57 位置指令反馈	OFF
DO58 位置指令反馈	0	Bool	DO58 位置指令反馈	OFF
DO59 位置指令反馈	0	Bool	DO59 位置指令反馈	OFF
DO60 位置指令反馈	0	Bool	DO60 位置指令反馈	OFF
DO61 位置指令反馈	0	Bool	DO61 位置指令反馈	OFF
DO62 位置指令反馈	0	Bool	DO62 位置指令反馈	OFF
DO63 位置指令反馈	0	Bool	DO63 位置指令反馈	OFF
DO64 位置指令反馈	0	Bool	DO64 位置指令反馈	OFF
DO65 位置指令反馈	0	Bool	DO65 位置指令反馈	OFF
DO66 位置指令反馈	0	Bool	DO66 位置指令反馈	OFF
DO67 位置指令反馈	0	Bool	DO67 位置指令反馈	OFF
DO68 位置指令反馈	0	Bool	DO68 位置指令反馈	OFF
DO69 位置指令反馈	0	Bool	DO69 位置指令反馈	OFF
DO70 位置指令反馈	0	Bool	DO70 位置指令反馈	OFF
DO71 位置指令反馈	0	Bool	DO71 位置指令反馈	OFF
DO72 位置指令反馈	0	Bool	DO72 位置指令反馈	OFF
DO73 位置指令反馈	0	Bool	DO73 位置指令反馈	OFF
DO74 位置指令反馈	0	Bool	DO74 位置指令反馈	OFF
DO75 位置指令反馈	0	Bool	DO75 位置指令反馈	OFF
DO76 位置指令反馈	0	Bool	DO76 位置指令反馈	OFF
DO77 位置指令反馈	0	Bool	DO77 位置指令反馈	OFF
DO78 位置指令反馈	0	Bool	DO78 位置指令反馈	OFF
DO79 位置指令反馈	0	Bool	DO79 位置指令反馈	OFF
DO80 位置指令反馈	0	Bool	DO80 位置指令反馈	OFF
DO81 位置指令反馈	0	Bool	DO81 位置指令反馈	OFF
DO82 位置指令反馈	0	Bool	DO82 位置指令反馈	OFF
DO83 位置指令反馈	0	Bool	DO83 位置指令反馈	OFF
DO84 位置指令反馈	0	Bool	DO84 位置指令反馈	OFF
DO85 位置指令反馈	0	Bool	DO85 位置指令反馈	OFF
DO86 位置指令反馈	0	Bool	DO86 位置指令反馈	OFF
DO87 位置指令反馈	0	Bool	DO87 位置指令反馈	OFF
DO88 位置指令反馈	0	Bool	DO88 位置指令反馈	OFF
DO89 位置指令反馈	0	Bool	DO89 位置指令反馈	OFF
DO90 位置指令反馈	0	Bool	DO90 位置指令反馈	OFF
DO91 位置指令反馈	0	Bool	DO91 位置指令反馈	OFF
DO92 位置指令反馈	0	Bool	DO92 位置指令反馈	OFF
DO93 位置指令反馈	0	Bool	DO93 位置指令反馈	OFF
DO94 位置指令反馈	0	Bool	DO94 位置指令反馈	OFF
DO95 位置指令反馈	0	Bool	DO95 位置指令反馈	OFF
DO96 位置指令反馈	0	Bool	DO96 位置指令反馈	OFF
DO97 位置指令反馈	0	Bool	DO97 位置指令反馈	OFF
DO98 位置指令反馈	0	Bool	DO98 位置指令反馈	OFF
DO99 位置指令反馈	0	Bool	DO99 位置指令反馈	OFF
DO100 位置指令反馈	0	Bool	DO100 位置指令反馈	OFF

电机运行实时数据监控、I/O监控，客户使用更方便。

报警信息

报警名称	报警地址	报警类型	报警描述	报警处理
报警1	0	报警	报警1	报警1
报警2	0	报警	报警2	报警2
报警3	0	报警	报警3	报警3
报警4	0	报警	报警4	报警4
报警5	0	报警	报警5	报警5
报警6	0	报警	报警6	报警6
报警7	0	报警	报警7	报警7
报警8	0	报警	报警8	报警8
报警9	0	报警	报警9	报警9
报警10	0	报警	报警10	报警10
报警11	0	报警	报警11	报警11

MS软件可对系统在报警时刻的运行参数进行实时保存记录，并在历史报警页面中可查看，以使用户通过运行数据分析排查系统故障。

02 LD2系列伺服驱动器简介

- 驱动器命名规则
- 驱动器型号、规格及接口布局
- 驱动器接线图
- 驱动器外形尺寸



稳定可靠的运动控制专家

一、驱动器命名规则

LD2 - CAN 70 30 B -

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

① 系列名称

LD2：雷赛LD2系列低压伺服驱动器
2LD2：2LD2系列双轴（二合一）低压伺服驱动器

② 通信类别

CAN：CANopen总线 RS：RS485总线

③ 供电电压

70：24-70VDC 48：24-48VDC

④

5：5Arms 10：10Arms 15：15Arms 20：20Arms
30：30Arms 40：40Arms 60：60Arms

⑤ 内置24VDC抱闸电源

空白：无 B：有

⑥ 定制型号

二、驱动器型号、规格及接口布局

2.1 LD2 驱动器型号

驱动器型号	额定功率 (W)	主电源 (VDC)	额定电流(Arms)		L (mm)	H (mm)	W (mm)	重量 (kg)
			额定	最大				
LD2-CAN7005B	100	24-70	5	15	140	79.5	25.5	0.32
LD2-CAN7007B	200	24-70	7	21	140	79.5	25.5	0.32
LD2-CAN7010B	400	24-70	10	30	140	79.5	25.5	0.32
LD2-CAN7015B	600	24-70	15	32	175	101.5	33	0.67
LD2-CAN7020B	750	24-70	20	57	175	101.5	33	0.67
LD2-CAN7030B	1000	24-70	30	64	175	101.5	33	0.67
LD2-CAN7040B	1500	24-70	40	120	194	103	41	0.92
LD2-CAN7060B	2000	24-70	60	180	194	103	41	0.92

驱动器型号	额定功率 (W)	主电源 (VDC)	额定电流(Arms)		L (mm)	H (mm)	W (mm)	重量 (kg)
			额定	最大				
LD2-RS3605	100	24-70	5	15	118	79.5	25.5	0.22
LD2-RS4806	200	24-70	6	18	118	79.5	25.5	0.22
LD2-RS4810	400	24-70	10	24.8	118	79.5	25.5	0.22
LD2-RS7015B	600	24-70	15	32	175	101.5	33	0.67
LD2-RS7020B	750	24-70	20	57	175	101.5	33	0.67
LD2-RS7030B	1000	24-70	30	64	175	101.5	33	0.67
LD2-RS7040B	1500	24-70	40	120	194	103	41	0.92
LD2-RS7060B	2000	24-70	60	180	194	103	41	0.92

2.2 2LD2 驱动器型号

驱动器型号	额定功率 (W)	主电源 (VDC)	额定电流(Arms)		L (mm)	H (mm)	W (mm)	重量 (kg)
			额定	最大				
2LD2-CAN7015B	600	24-70	15	32	194	103	41	0.98
2LD2-RS7015B	600	24-70	15	32	194	103	41	0.98
2LD2-CAN7020B	750	24-70	20	57	194	103	41	0.98
2LD2-RS7020B	750	24-70	20	57	194	103	41	0.98
2LD2-CAN7030B	1000	24-70	30	64	194	103	41	0.98
2LD2-RS7030B	1000	24-70	30	64	194	103	41	0.98

2.3 驱动器参数规格

规格

LD2-CAN系列、LD2-RS系列基本规格		
使用条件	使用环境	室内（避免阳光直射），不能放在其它发热的设备旁，要避免粉尘、油雾、腐蚀性气体和湿度太大及强振动场所，禁止有可燃气体和导电灰尘
	存储环境	室内（无暴晒）无腐蚀性气体、易燃气体、油污或尘埃等
	使用温度	0~+45℃（若温度超过40℃，请加强周边空气循环）
	存储温度	-20~+80℃
	环境湿度	40~90%RH，不结露
	存储湿度	90%RH以下（不结露）
	标高	海拔1000m以下
	抗振性	小于0.5G（4.9m/s²）10~60Hz（非连续运行）
	防护等级	IP20
	冷却方式	自冷却
安装类型		垂直安装、水平安装
适用标准		EN 61000-6-4: 2007+A1: 2011、EN 61000-6-2: 2005、EN IEC 61000-6-2: 2019、 EN IEC 61000-6-4: 2019 欧盟RoHS指令2011/65/EU及其修订指令（EU）2015/853

接口及说明

	LD2-CAN系列	LD2-RS系列
调试接口	RS232	RS232
脉冲接口	—	5V差分信号，输入0~500kHz
编码器接口	A/B/Z差分 A相/B相 长线驱动方式	A/B/Z差分 A相/B相 长线驱动方式
I/O接口	4路（支持NPN/PNP接线）	4路（支持NPN/PNP接线）
	2路（支持NPN/PNP接线）	2路（支持NPN/PNP接线）
抱闸电源接口	24V抱闸电源输出	24V抱闸电源输出
模拟量接口	—	1路差分输入 -10VDC~+10VDC
通讯接口	CANopen，molex端子	Modbus-RTU，molex端子

控制模式

		LD2-CAN系列	LD2-RS系列
控制模式		通过CAN通讯进行位置控制、速度控制、力矩控制、回零控制	- 外部脉冲位置控制 - 内部PR控制 - 速度控制 - 转矩控制 - 复合控制：位置/速度切换控制，位置/转矩切换控制，速度转矩切换控制
位置控制	最大输入脉冲频率	—	500kHz（5V差分）
	电子齿轮比	参数设置	1~32767/1~32767
	转矩限制	参数设置	参数设置
速度控制	速度输入	参数设置	外部模拟量输入或内部速度设定值
	转矩限制	参数设置	外部模拟量输入或参数设置
转矩控制	转矩输入	参数设置	外部模拟量输入或内部转矩设定值
	速度限制	参数设置	外部模拟量输入参数设置，防止超出速度限制
控制特性			
控制方式		SVPWM正弦波控制	
反馈方式		兼容两种通讯方式：1、增量编码器：ABZ（差分）+ 霍尔信号（单端） 2、总线式编码器：RS485协议	
归一化伺服参数调整		PC调试工具，调整刚性等参数，可快速实现伺服参数调整	
陷波滤波		抑制机械共振	
摆振抑制		抑制末端振动	
多圈绝对值编码器		17/23位高分辨率多圈绝对值编码器，位置记忆，无需回零	
DI/DO设置		可灵活分配数字量输入/输出	
报警功能		过压、欠压、过流、过载、过热、超速、主电源输入缺相、再生制动状态异常、位置偏差过大、编码器反馈错误、制动率过大、行程超限、EEPROM 错误等	
LED灯显示		绿灯：电源、状态灯 红灯：报警灯	
调试软件		通过MS调试软件可以调节电流环、速度环、位置环的各个参数，更改输入输出信号有效电平和电机参数，并可以文件形式进行参数的导入导出，方便驱动器和不同电机或不同负载的匹配；监视在梯形波测试运行下的速度、位置误差等波形	
制动方式		外接再生电阻	
适用负载惯量		小于电机惯量的30倍	

2.3 驱动器接口布局

LD2-CAN型接口布局

- RS232调试接口(RS232)
- ID旋码（RCS）
- I/O接口
- 编码器接口
- 再生电阻接口（RB+、RB-）

- CANopen通讯接口
- 波特率/终端电阻拨码开关
- 状态指示灯（PWR/ALM）
- 抱闸电源接口（24VDC）
- 伺服电机输出（U、V、W、PE）
- 主回路电源输入（DC+、DC-）

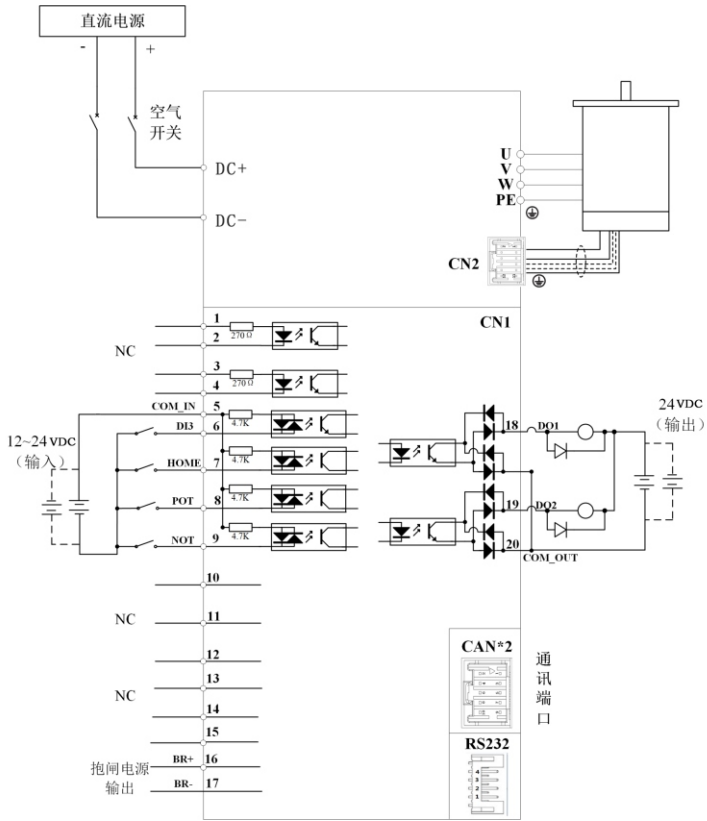
LD2-RS型接口布局

- RS232调试接口(RS232)
- ID旋码（RCS）
- I/O接口
- 编码器接口
- 再生电阻接口（RB+、RB-）

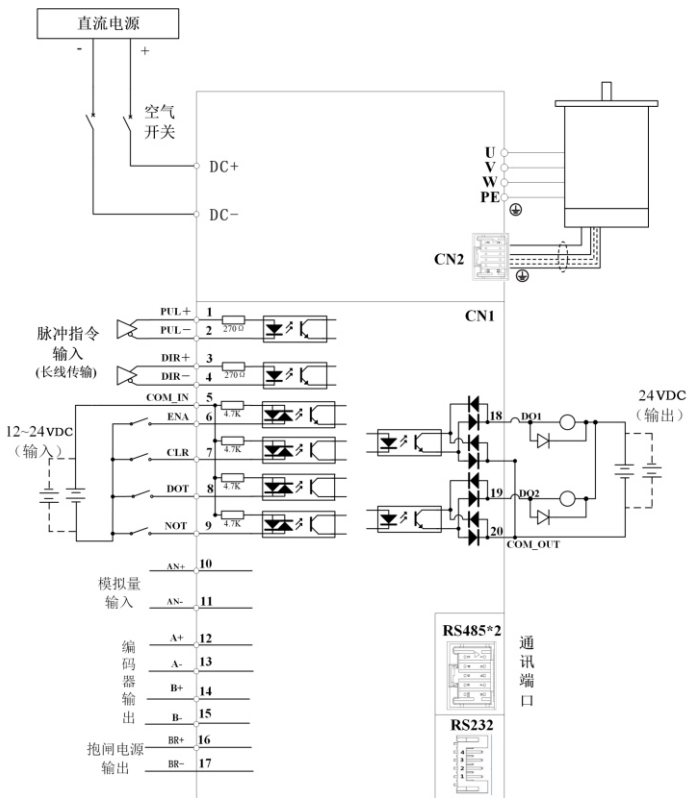
- RS485通讯接口
- 波特率/终端电阻拨码开关
- 状态指示灯（PWR/ALM）
- 抱闸电源接口（24VDC）
- 伺服电机输出（U、V、W、PE）
- 主回路电源输入（DC+、DC-）

三、驱动器接线图

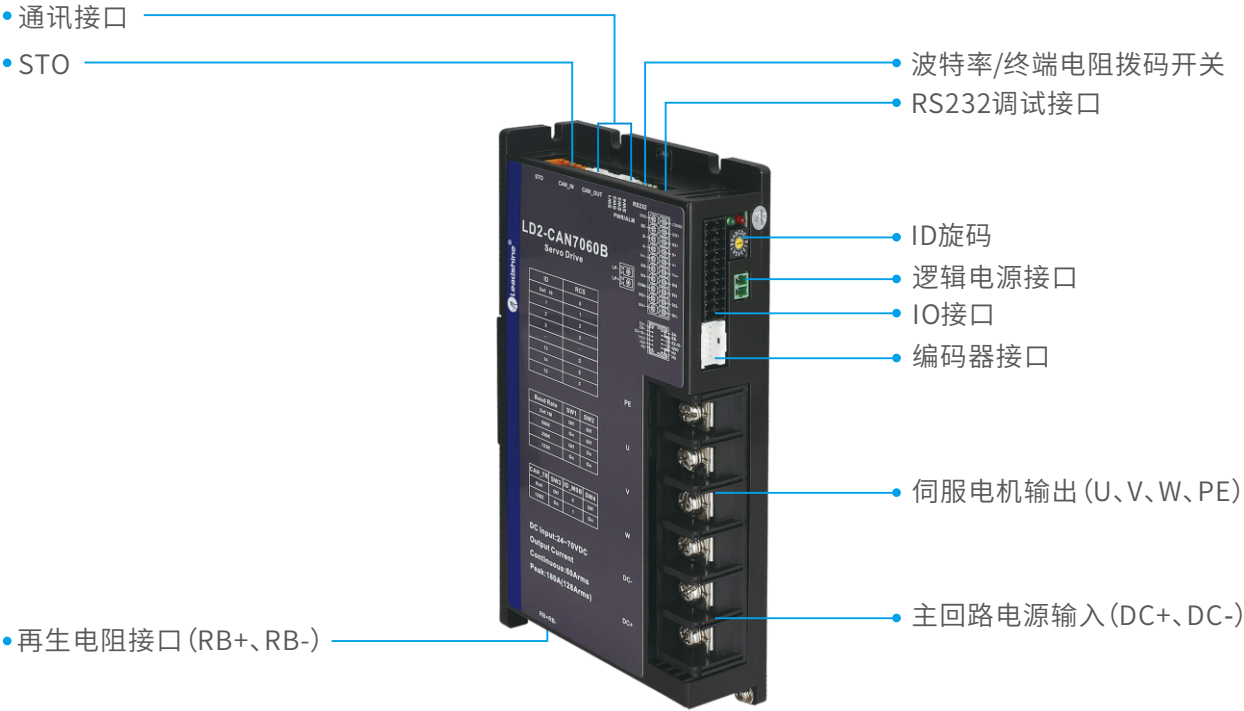
LD2-CAN型接线图



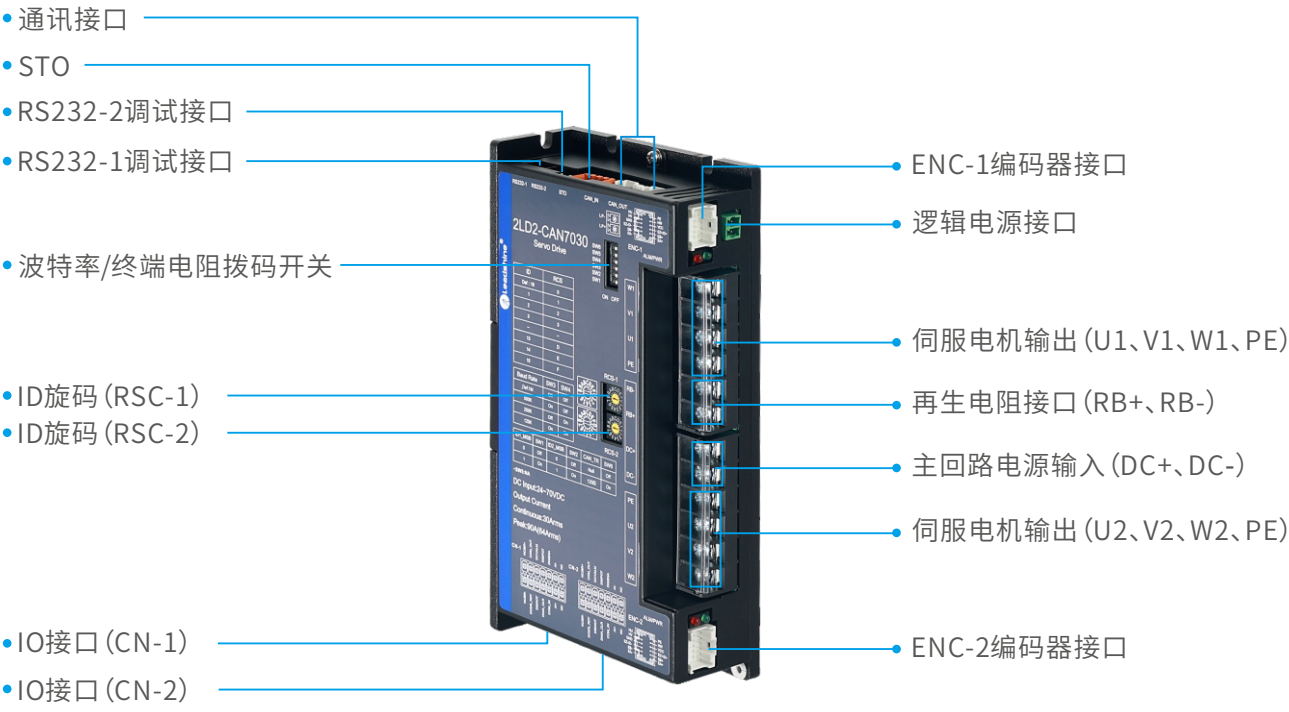
LD2-RS型接线图



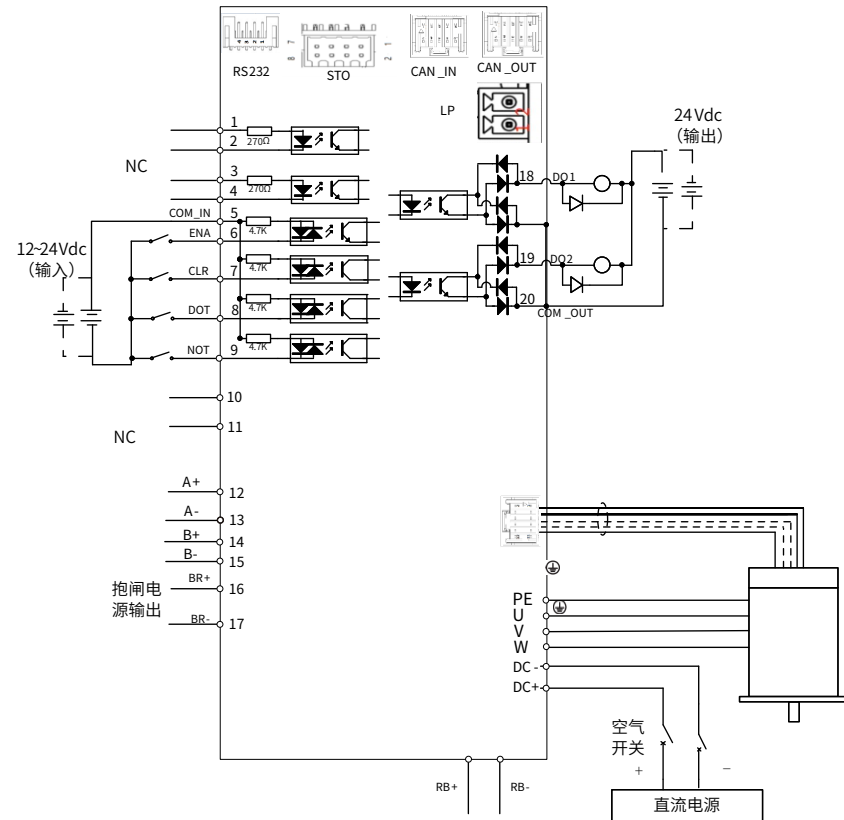
LD2系列大电流驱动器接口布局



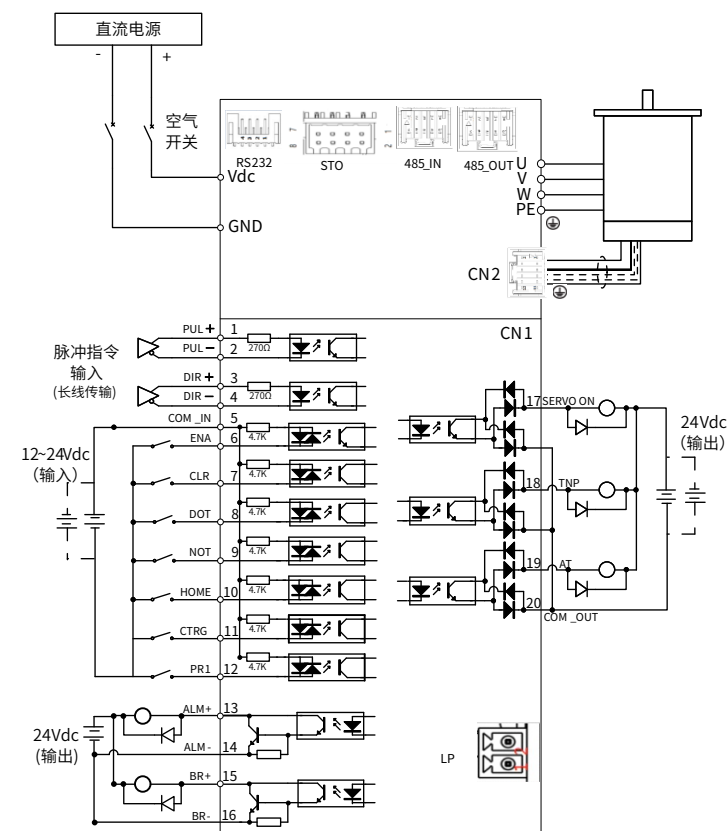
2LD2系列驱动器接口布局



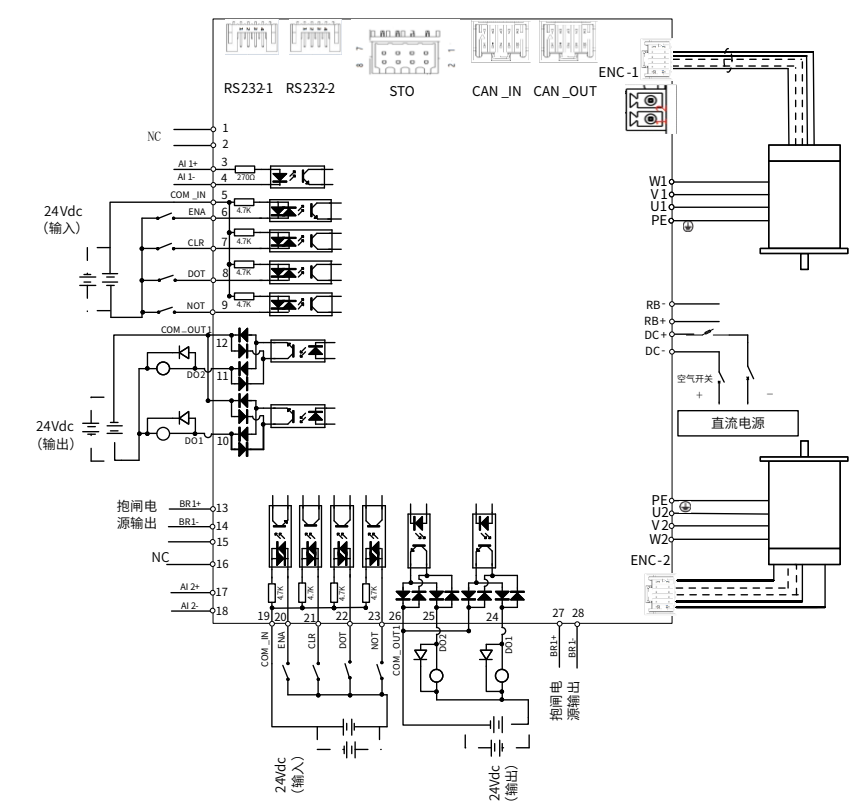
■ 大电流LD2-CAN系列驱动器接线图



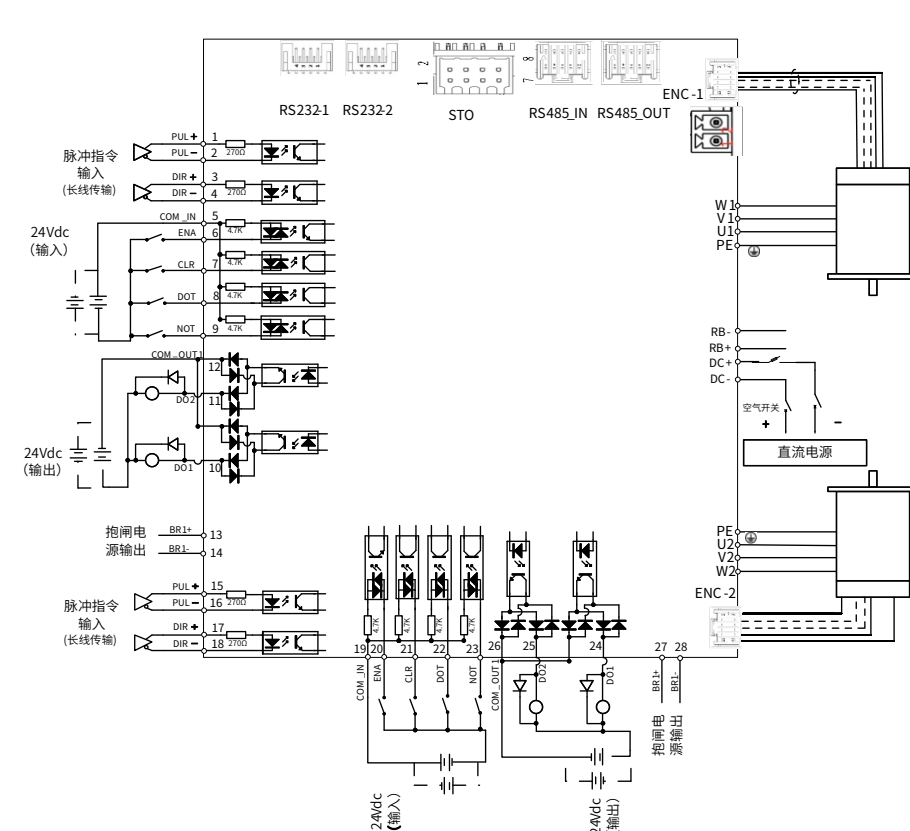
■ 大电流LD2-RS系列驱动器接线图



■ 2LD2-CAN系列双轴二合一接线图



■ 2LD2-RS系列双轴二合一接线图

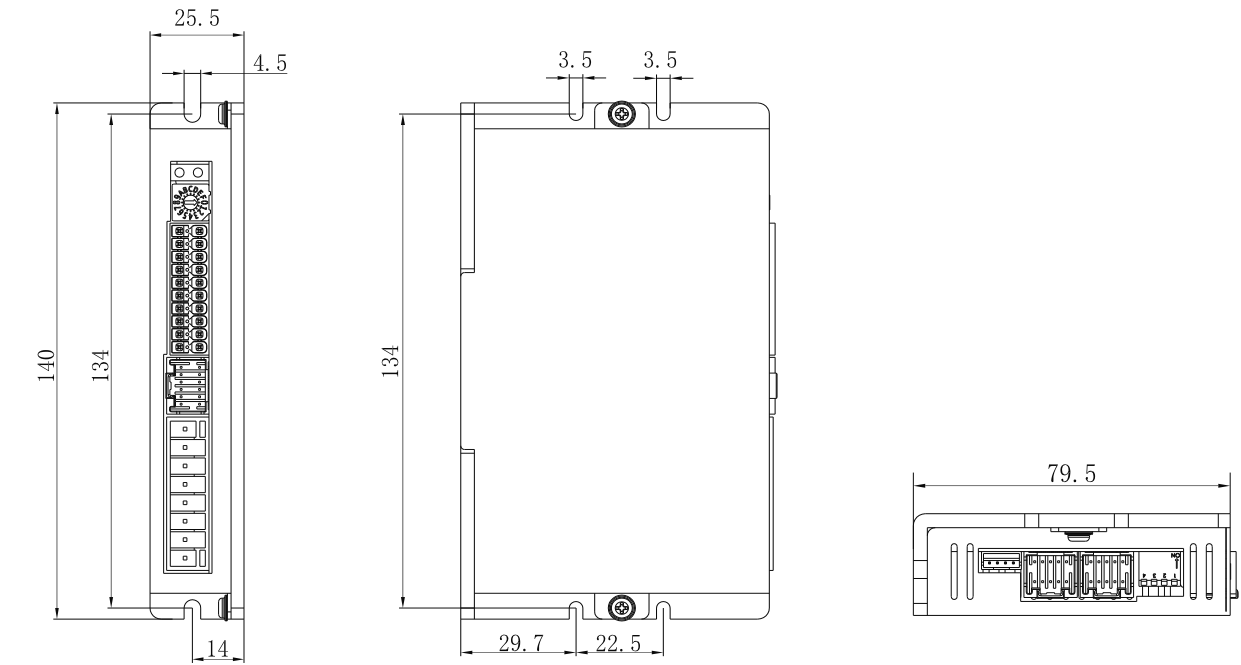


四、驱动器外形尺寸

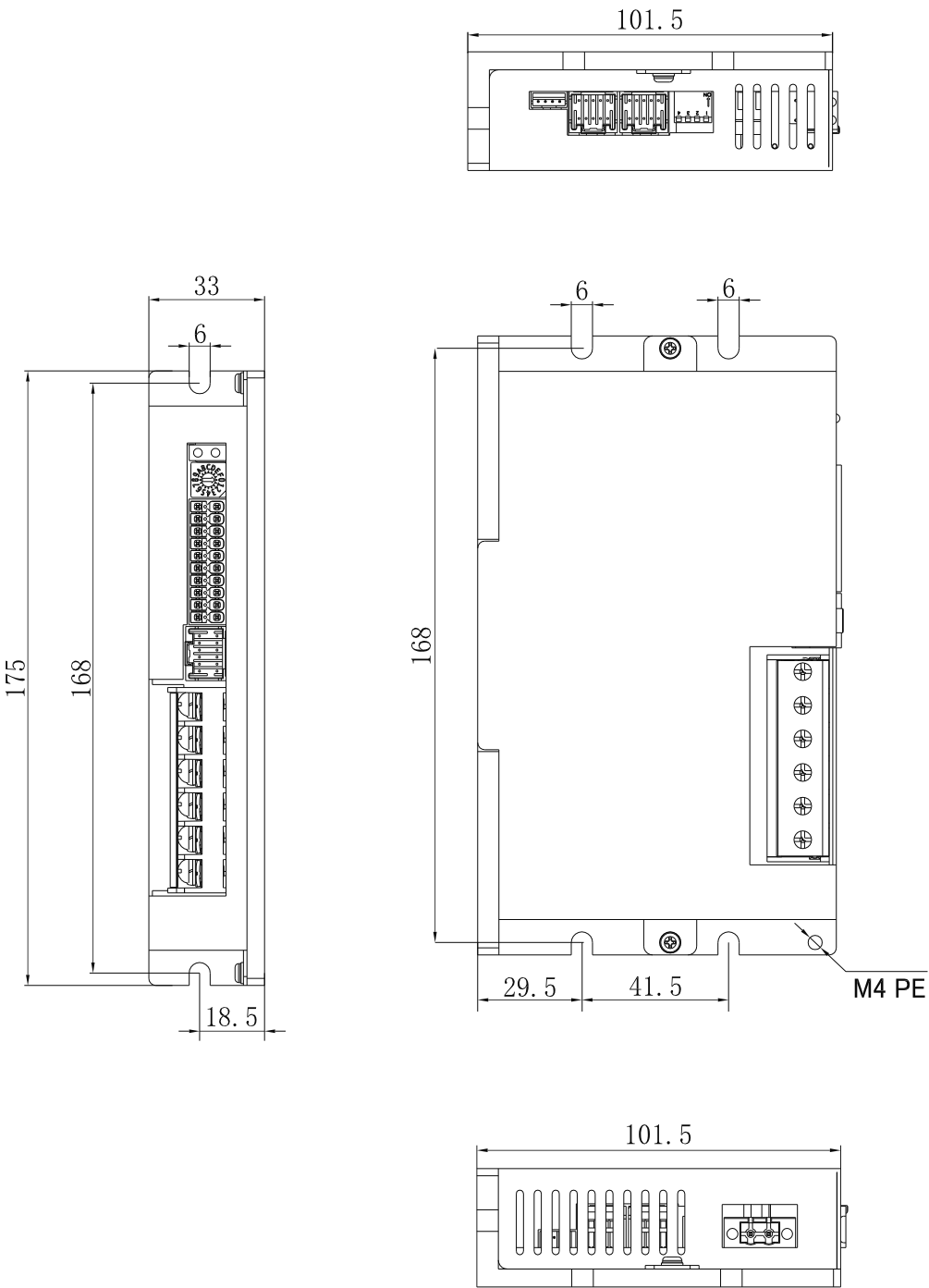
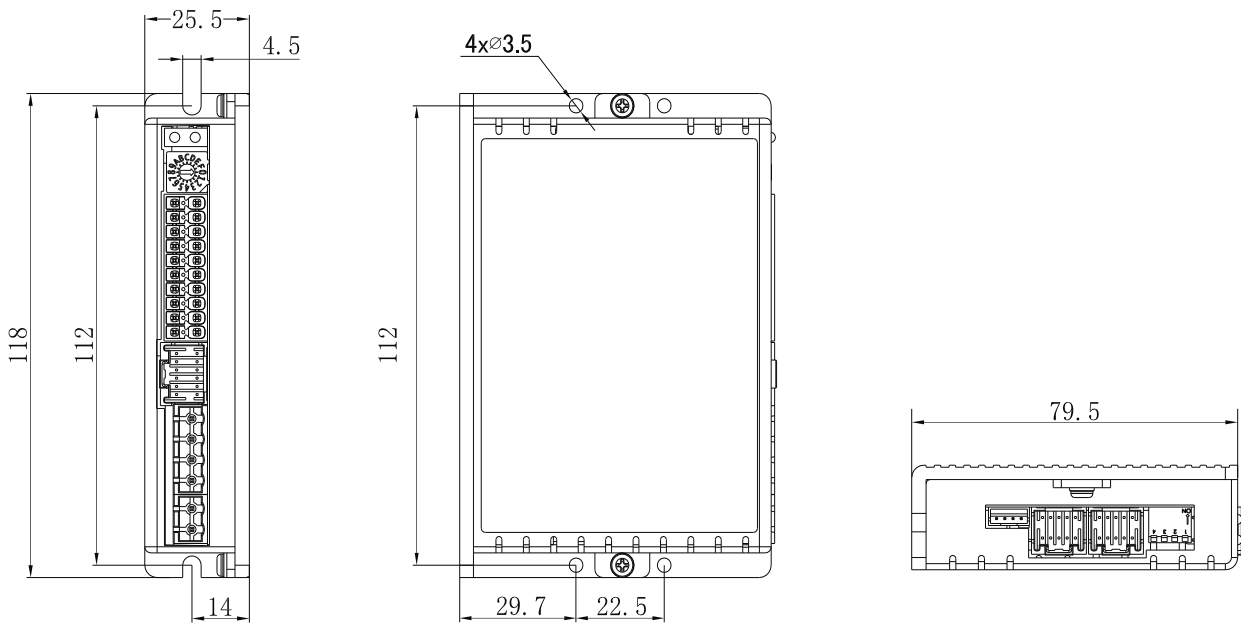
■ LD2-7030/7020/7015 (包含该CAN、RS)

■ LD2-CAN7010/7007/7005

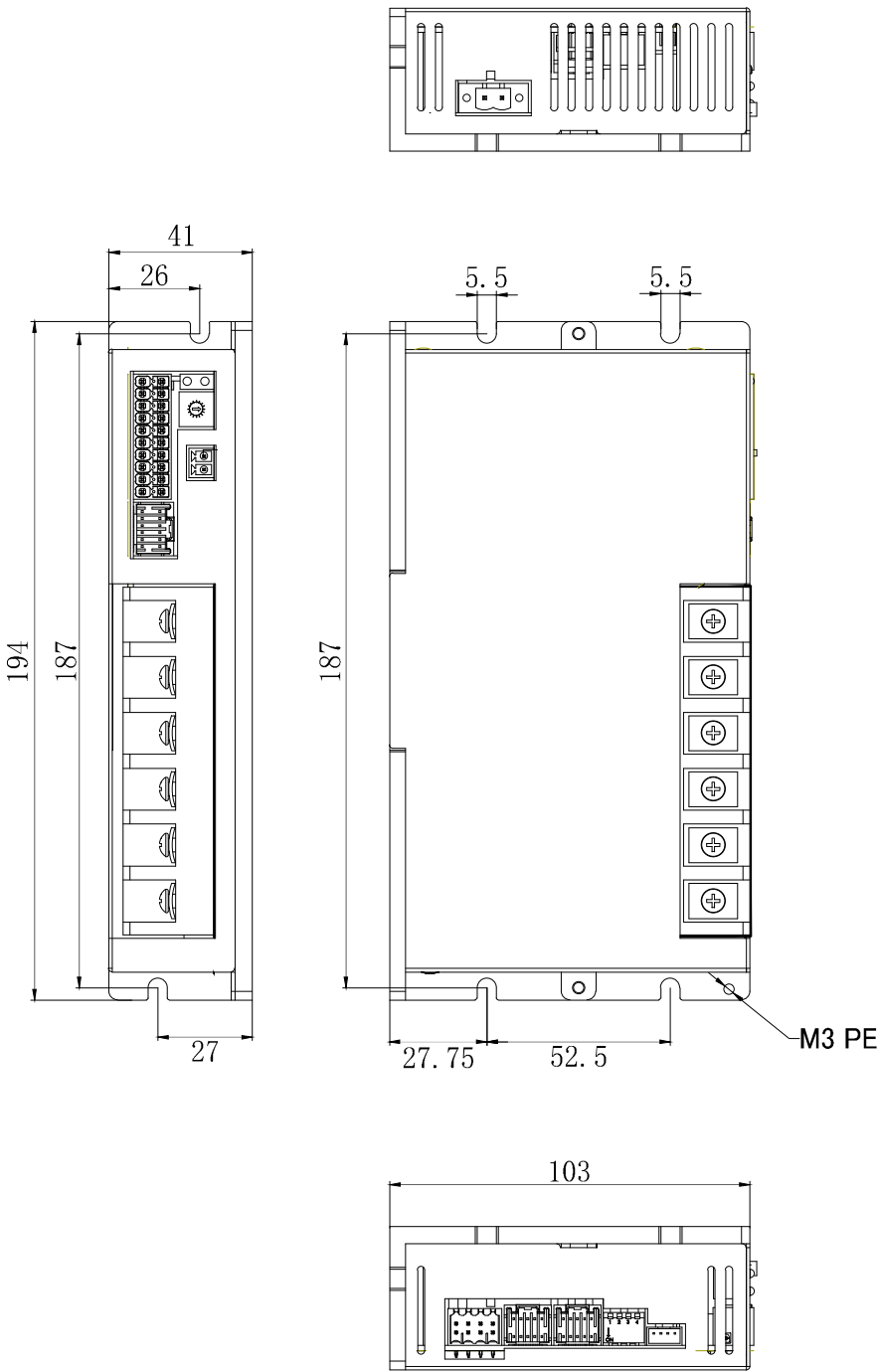
(单位: mm)



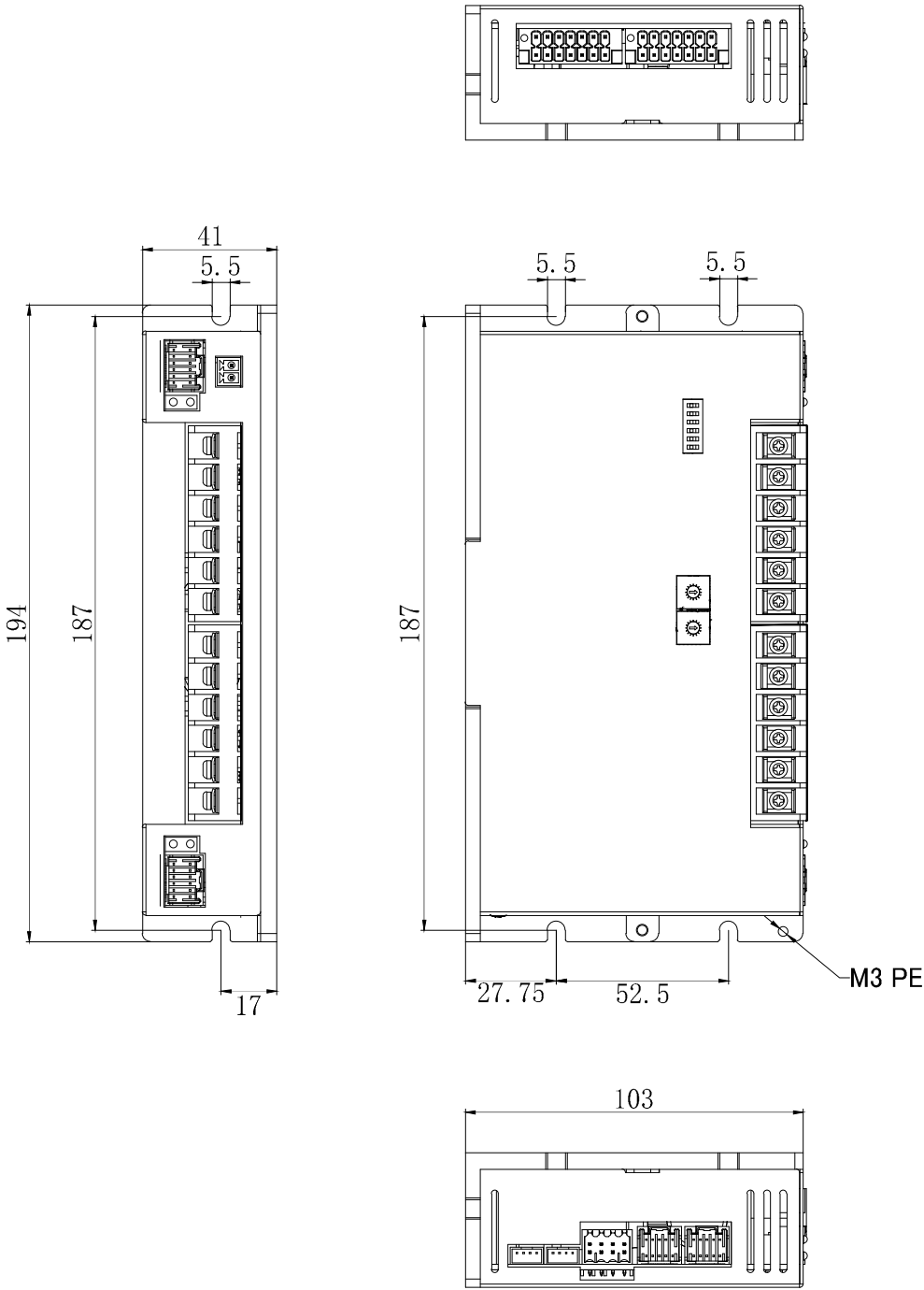
■ LD2-RS4810/4806/3605



■ LD2-7060B/7050B/7040B(包含CAN、RS)

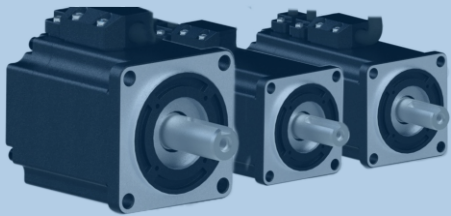


■ 2LD2-7030B/7020B/7015B(包含CAN、RS)



03 适配电机介绍

- 电机命名规则
- 电机型号一览表
- 电机规格参数表
- 电机机械尺寸
- 矩频特性曲线



一、电机命名规则

LVM系列低压伺服电机命名规则

LVM

060

02

L

2

H1

-

E17

-

S25

-

①

②

③

④

⑤

⑥

⑦

⑧

⑨

① 系列名称

LVM：雷赛标准系列低压伺服电机

② 机座尺寸

025:25mm 040: 40mm 060: 60mm 080: 80mm 110: 110mm 130: 130mm 180: 180mm

③ 功率大小

标识	A3	0C	01	02	04	06	08	10	13	15	18	20	25	30
功率 (kW)	0.03	0.05	0.1	0.2	0.4	0.6	0.75	1	1.3	1.5	1.8	2	2.5	3

④ 惯量类型

L：小惯量 M：中惯量 H：大惯量

⑤ 电压等级

1: 24Vac 2: 36Vac 3: 48Vac 4: 60Vac 5: 72Vac 6: 110Vac

⑥ 电机形态(表格仅示例，接插件形式分别用数字表示，详见下表)

注：第2位中， 1：塑插 2：军规航插 3：装配型航插 4：直插 5：0.5米直连 6：航插+DB15

符号		出轴形式		抱闸器		连接器		
		圆轴	带键	有	无	塑插	航插	***
A	1	■		■		■		■
	2							
	3	■		■			■	
B	1	■			■	■		■
	2							
	3	■			■		■	
C	1	■		■		■		■
	2							
	3	■		■			■	
D	1	■			■	■		■
	2							
	3	■			■		■	
E	1		■	■		■		■
	2							
	3		■	■			■	
F	1		■		■	■		■
	2							
	3		■		■		■	
G	1		■	■		■		■
	2							
	3		■	■			■	
H	1		■		■	■		■
	2							
	3		■		■		■	
...	...	...	...	...	...	...	...	...

⑦ 编码器类型

字段1	具体释义	字段2	具体释义	字段3	具体释义
(编码器类型)		(分辨率)		(单圈/多圈)	
E	光电编码器	B	2500线		
		17	17位分辨率	S	单圈编码器
				缺省	多圈编码器
		23	23位分辨率	S	单圈编码器
				缺省	多圈编码器
M	磁电编码器	B	2500线		
		17	17位分辨率	S	单圈编码器
				缺省	多圈编码器
		23	23位分辨率	S	单圈编码器
				缺省	多圈编码器
...	...	...	...	...	...

⑧ 转速标识

*S30:3000rpm(缺省) S25:2500rpm S20:2000rpm S15:1500rpm ...

⑨ 派生型号

D:超短机身

二、电机型号一览表

■ LVM系列伺服电机【短机身，IP65（除电机端面的轴身外）】

机座尺寸 (mm)	电压 (V)	额定功率 (W)	电机外观	型号	
□ 40	48	50		LVM0400CH3H3-M17	
				LVM0400CH3G3-M17 (抱闸)	
		100		LVM04001H3H3-M17	
				LVM04001H3G3-M17 (抱闸)	
□ 60		200		LVM06002H3H3-M17	
				LVM06002H3G3-M17 (抱闸)	
		400		LVM06004H3H3-M17	
				LVM06004H3G3-M17 (抱闸)	
		600		LVM06006H3H3-M17	
				LVM06006H3G3-M17 (抱闸)	
		□ 80	750		LVM08008H3H3-M17
					LVM08008H3G3-M17 (抱闸)
1000				LVM08010H3H3-M17	
				LVM08010H3G3-M17 (抱闸)	
□ 130		1200		LVM13012M3H2-M17	
				LVM13012M3G2-M17 (抱闸)	
	1500		LVM13015M3H2-M17		
			LVM13015M3G2-M17 (抱闸)		
	1800		LVM13018M3H2-M17		
			LVM13018M3G2-M17 (抱闸)		
	2000		LVM13020M3H2-M17		
			LVM13020M3G2-M17 (抱闸)		

三、电机规格参数表

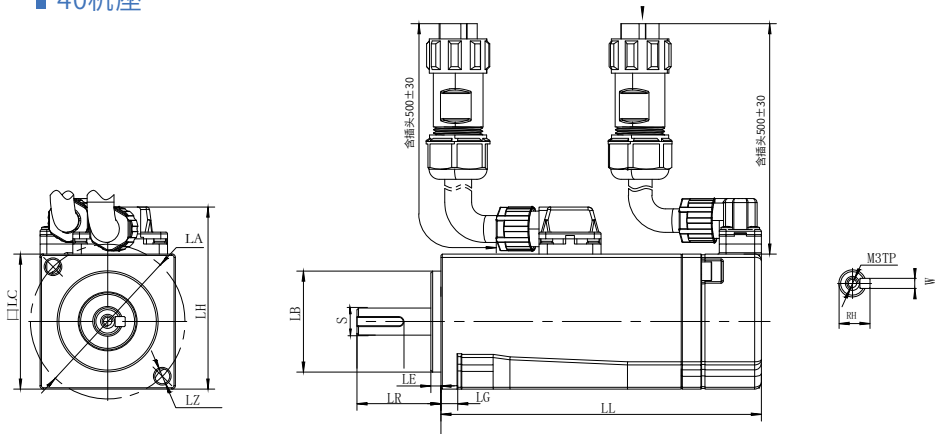
■ LVM系列电机规格参数

电机型号	电压 (V)	额定功率 (W)	转矩 (N·m)		电流 (Arms)		转速 (r/min)		编码器	转子惯量 (kg·m ² *10 ⁻⁴)	重量 (kg)	机身长度 (mm)	
			额定	最大	额定	最大	额定	最大					
□ 40机座高惯量													
LVM0400CH3H3-M17	48/ 36/ 24	50	0.16	0.48	3	9.3	3000	4000	17位 多圈 绝对值	0.036	0.33	56.7	
LVM0400CH3G3-M17(抱闸)											0.046	0.49	84
LVM04001H3H3-M17		100	0.32	0.96	5.7	17.7				0.062	0.43	67.7	
LVM04001H3G3-M17(抱闸)													0.072
□ 60机座高惯量													
LVM06002H3H3-M17	48	200	0.64	1.92	6	18	3000	4000	17位 多圈 绝对值	0.29	1.03	71.6	
LVM06002H3G3-M17 (抱闸)										0.3	1.38	100.9	
LVM06004H3H3-M17		400	1.27	3.81	10	30				0.58	1.32	88.6	
LVM06004H3G3-M17 (抱闸)													0.59
LVM06006H3H3-M17		600	1.91	5.73	15	45				0.83	1.59	108.6	
LVM06006H3G3-M17 (抱闸)													0.84
□ 80机座高惯量													
LVM08008H3H3-M17	48	750	2.39	7.20	19	57	3000	3500	17位 多圈 绝对值	1.5	2.21	90.9	
LVM08008H3G3-M17 (抱闸)										1.65	2.79	121.9	
LVM08010H3H3-M17		1000	3.2	9.57	28	84				1.8	2.6	103.9	
LVM08010H3G3-M17 (抱闸)													1.95
□ 130机座中惯量													
LVM13012M3H2-M17	48	1200	3.8	10	30	79	3000	4000	17位 多圈 绝对值	11.63	5.2	151	
LVM13012M3G2-M17(抱闸)										13.3	6.5	174	
LVM13015M3H2-M17		1500	4.8	12.5	37.5	98				13.88	5.6	157	
LVM13015M3G2-M17(抱闸)													15.55
LVM13018M3H2-M17		1800	5.8	15	44	114				16.04	6.4	164	
LVM13018M3G2-M17(抱闸)													17.71
LVM13020M3H2-M17		2000	6.4	16	48.5	121.3				16.04	6.4	164	
LVM13020M3G2-M17(抱闸)													17.71

四、电机机械尺寸

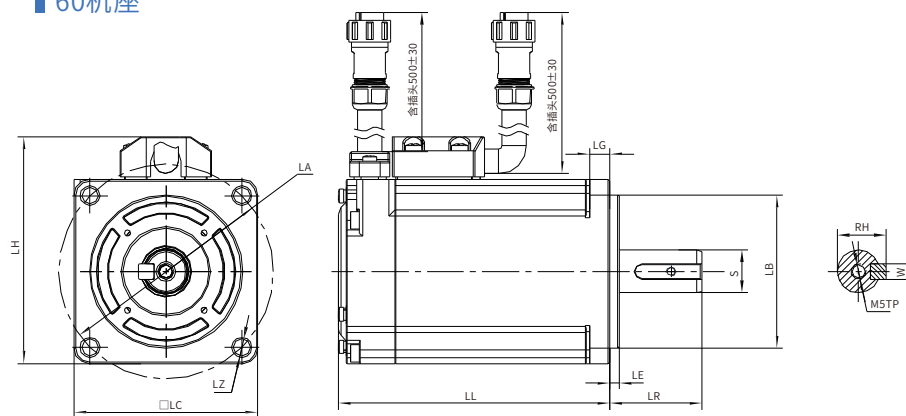
LVM系列电机机械尺寸

40机座



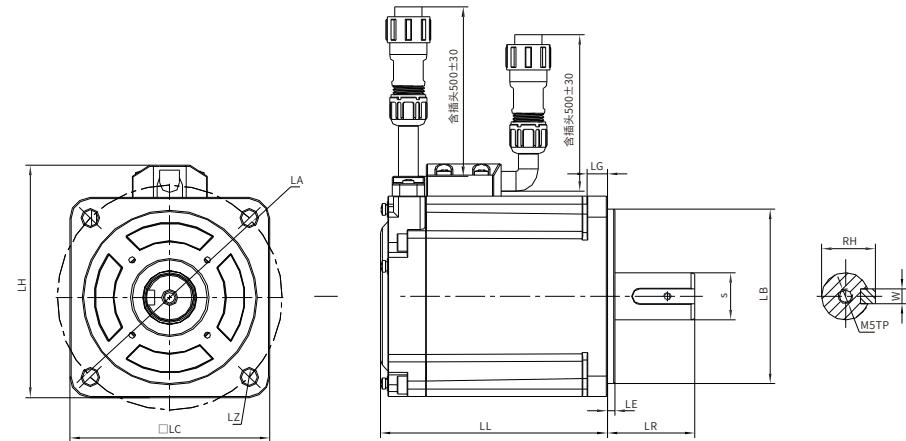
电机型号	LC (mm)	LZ (mm)	LA (mm)	S (mm)	LB (mm)	LL (mm)	LH (mm)	LR (mm)	LE (mm)	LG (mm)	TP (mm)	RH (mm)	W (mm)
LVM0400CH3H3-M17	40	Φ4.5	Φ46	Φ8	Φ30	56.7	55.2	25	3	5	↓6	9.2	3
LVM0400CH3G3-M17(抱闸)	40	Φ4.5	Φ46	Φ8	Φ30	84	55.2	25	3	5	↓6	9.2	3
LVM04001H3H3-M17	40	Φ4.5	Φ46	Φ8	Φ30	67.7	55.2	25	3	5	↓6	9.2	3
LVM04001H3G3-M17(抱闸)	40	Φ4.5	Φ46	Φ8	Φ30	95	55.2	25	3	5	↓6	9.2	3

60机座



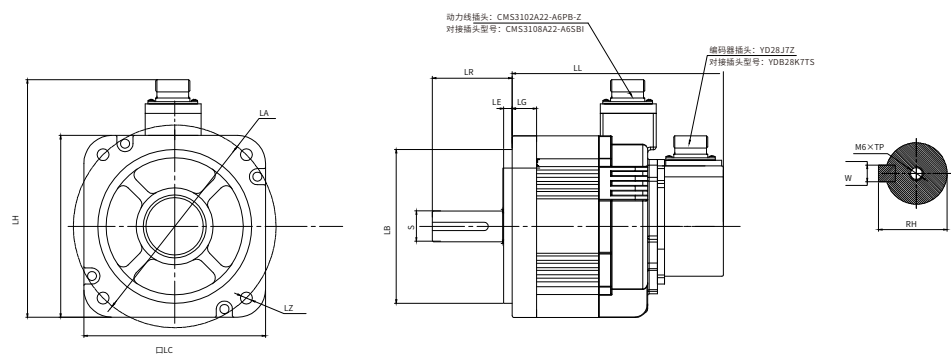
电机型号	LC (mm)	LZ (mm)	LA (mm)	S (mm)	LB (mm)	LL (mm)	LH (mm)	LR (mm)	LE (mm)	LG (mm)	TP (mm)	RH (mm)	W (mm)
LVM06002H3H3-M17	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	71.6±1	74	30	3	6.6	↓12	16	5
LVM06002H3G3-M17 (抱闸)	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	100.9±1	74	30	3	6.5	↓12	16	5
LVM06004H3H3-M17	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	88.6±1	74	30	3	6.5	↓10	16	5
LVM06004H3G3-M17 (抱闸)	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	117.9±1	74	30	3	6.5	↓10	16	5
LVM06006H3H3-M17	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	108.6±1	74	30	3	6.5	↓12	16	5
LVM06006H3G3-M17 (抱闸)	60	Φ5.5	Φ70	Φ14	Φ50	137.9±1	74	30	3	6.5	↓12	16	5

80机座



电机型号	LC (mm)	LZ (mm)	LA (mm)	S (mm)	LB (mm)	LL (mm)	LH (mm)	LR (mm)	LE (mm)	LG (mm)	TP (mm)	RH (mm)	W (mm)
LVM08008H3H3-M17	80	Φ6.5	Φ90	Φ19	Φ70	90±1	93	35	3	8	↓12	21.5	6
LVM08008H3G3-M17 (抱闸)	80	Φ6.5	Φ90	Φ19	Φ70	121.9±1	93	35	3	8	↓12	21.5	6
LVM08010H3H3-M17	80	Φ6.5	Φ90	Φ19	Φ70	154±1	93	35	3	8	↓12	21.5	6
LVM08010H3G3-M17 (抱闸)	80	Φ6.5	Φ90	Φ19	Φ70	189.5±1	93	35	3	8	↓12	21.5	6

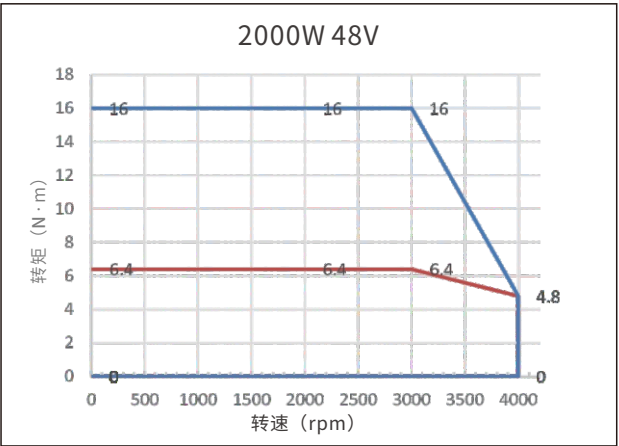
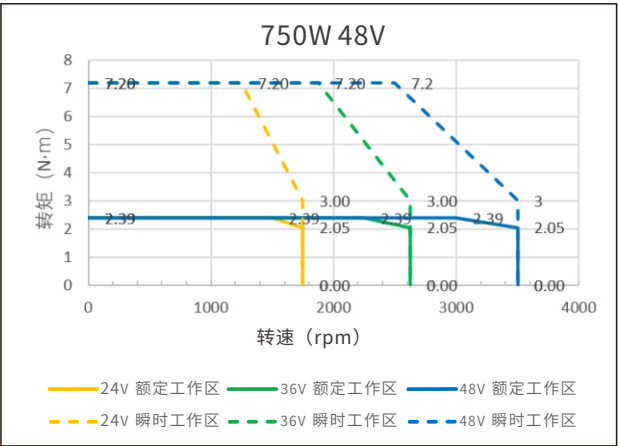
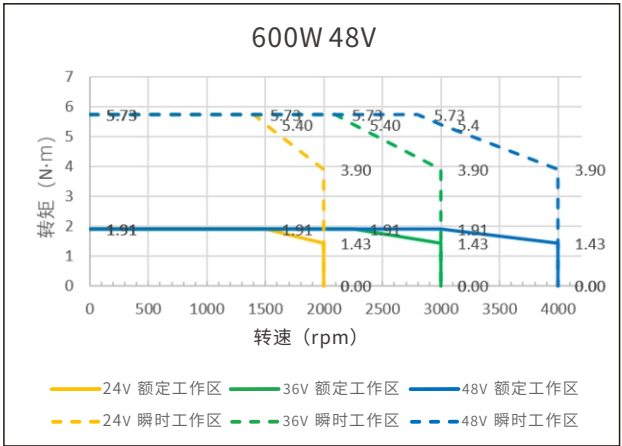
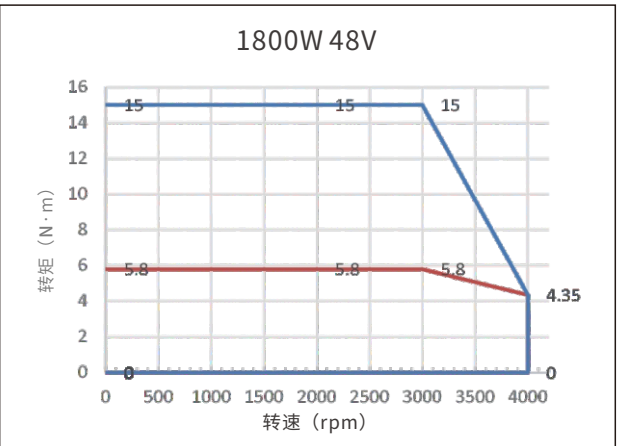
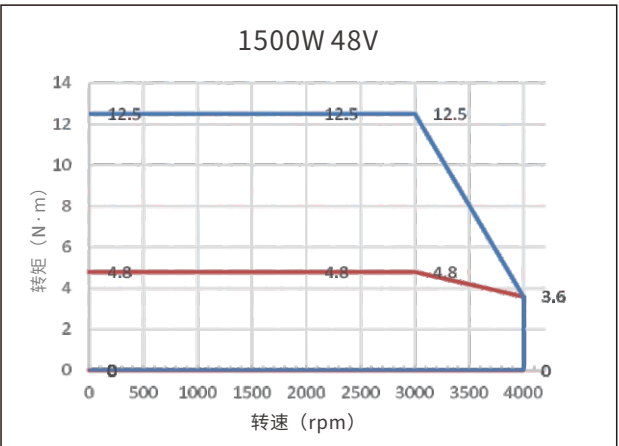
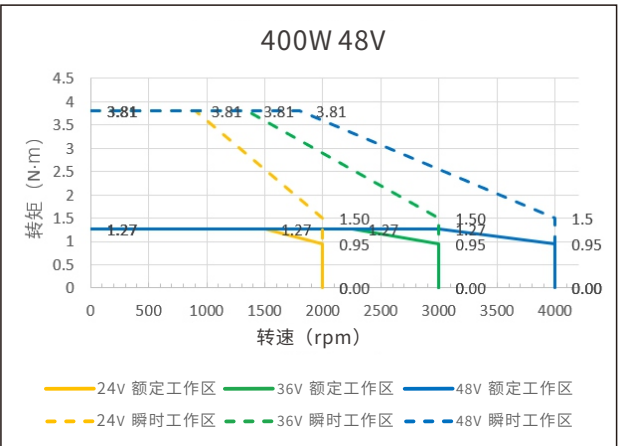
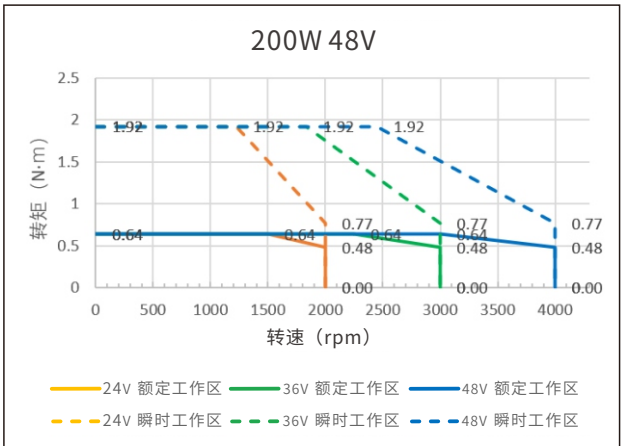
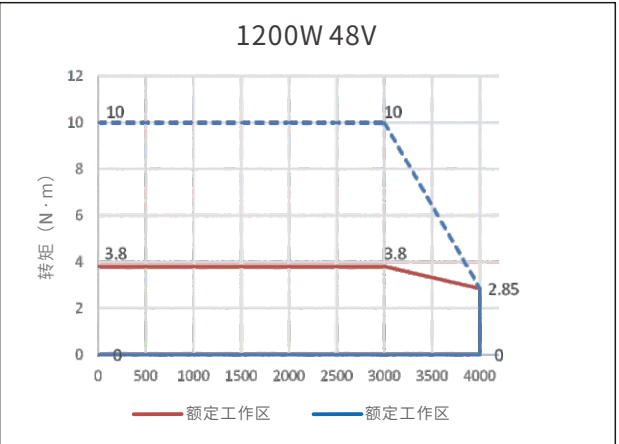
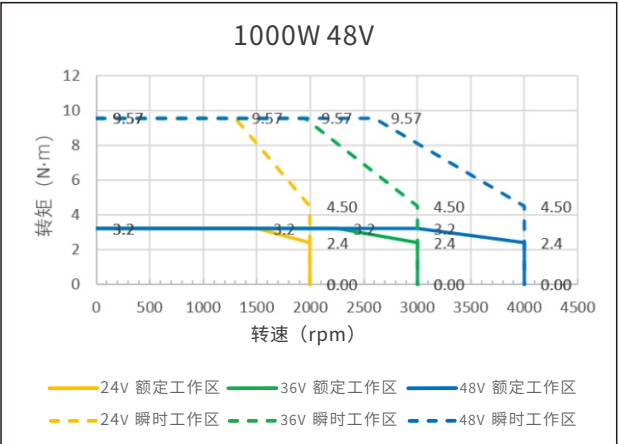
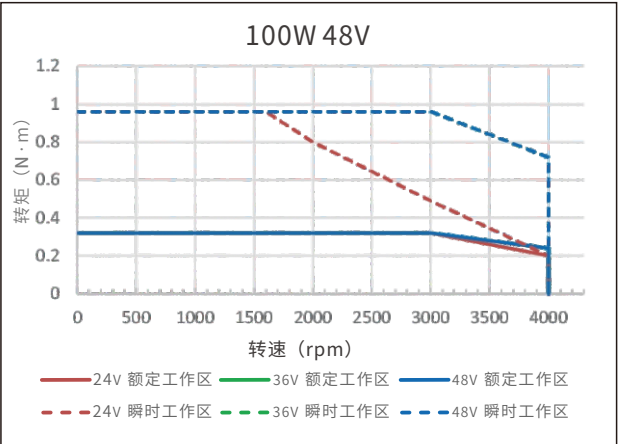
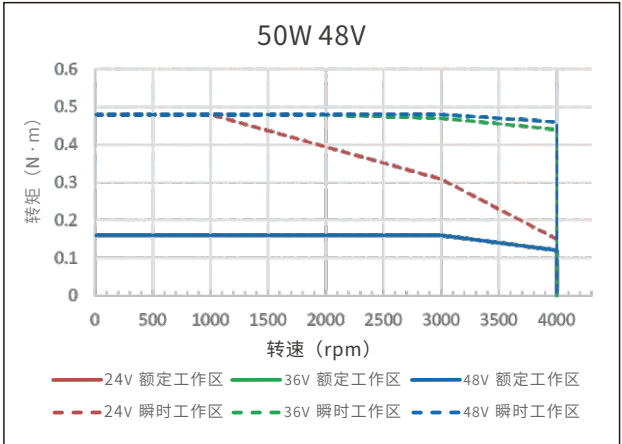
130机座



电机型号	LC (mm)	LZ (mm)	LA (mm)	S (mm)	LB (mm)	LL (mm)	LH (mm)	LR (mm)	LE (mm)	LG (mm)	TP (mm)	RH (mm)	W (mm)
LVM13012M3H2-M17	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	151	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13012M3G2-M17(抱闸)	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	174	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13015M3H2-M17	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	157	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13015M3G2-M17(抱闸)	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	180	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13018M3H2-M17	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	164	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13018M3G2-M17(抱闸)	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	187	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13020M3H2-M17	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	164	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6
LVM13020M3G2-M17(抱闸)	130	Φ8.5	Φ145	Φ22	Φ110	187	169	55	6	17.5	↓20	24.5	6

五、矩频特性曲线

■ LVM系列电机TN曲线



04 配件介绍

- 配件一览表
- 配件信息



一、配件一览表

■ 到货检查

LD2系列伺服驱动器标准附件包括：

- (1) 20pin双排插头
- (2) 主电源插头1个
- (3) 再生电阻插头1个



■ 供选配配件

● 动力线

- 提供0.5米、1.5米、3米及5米等多种线长
- 有塑插和航插接头两种类型
- 针对客户需求，另外提供独立接头配件



● 抱闸线(仅配套带抱闸器电机时选配)

- 根据客户控制要求，有抱闸器和无抱闸器两种类型伺服电机
- 提供0.5米、1.5米、3米及5米等多种线长
- 有塑插和航插接头两种类型
- 针对客户需求，另外提供独立接头配件



● 编码器线

- 提供0.5米、1.5米、3米及5米等多种线长
- 有DB插头和航插接头两种类型
- 针对客户需求，另外提供独立接头配件



● RS232调试线

- 提供驱动器与 MS 软件连接调试
- 接口标准为 RS232
- 型号：CABLE-PC-1



● 通讯线

- 提供RS485/CANopen通讯线
- 提供0.5米、1.5米、3米及5米等多种线长
- 针对客户需求，另外提供独立接头配件
- 型号：CABLE-TX1M5-LD2



二、配件信息 (※注：在不提供配线情况下选配)

■ LVM系列电机电缆命名规则

■ 动力线命名规则

CABLE – RZS D M - □ □ □ - T

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

① 含义

CABLE:电缆标识

② 电缆类型

RZ: 非抱闸动力线 ***: 预留

③ 产品线分类

H: 交流伺服电机配线
D: 低压伺服电机配线

④ 产品线分类

1M5:1米5 3M0:3米 5M0:5米 7M0:7米
10M0:10米 12M0:12米 13M0:13米 15M0:15米
***: 其它长度请与我司销售人员联系

⑤ 驱动侧端子类型

1: 针型线鼻
2: U型线鼻

⑥ 电缆规格

1: 20AWG 2: 18AWG 3: 16AWG 4: 15AWG
5: 14AWG 6: 12AWG 7: 10AWG ***: 预留

⑦ 电机侧端子类型

1: AMP塑料插头
2: 待规划
3: 装配型航插
4: 端子型直插
***: 预留

⑧ 特殊要求

空白: 固定电缆
T: 拖链电缆
TS: 拖链防油电缆
***: 预留

注：动力线、编码器线、抱闸线，我司提供0.5米/1.5米/3米/5米常备库存，若客户有其它线长需求，请提前和我公司销售部门联系。

编码器线命名规则

CABLE – BMA D M - □ □ □ - T

- ① 含义

CABLE:电缆标识
- ② 电缆类型

BM: 增量式编码器线 BMA: 绝对值编码器线（含电池盒）
- ③ 产品线分类

H: 交流伺服电机配线
D: 低压伺服电机配线
- ④ 产品线分类

1M5:1米5 3M0:3米 5M0:5米 7M0:7米
10M0:10米 12M0:12米 13M0:13米 15M0:15米
***: 其它长度请与我司销售人员联系
- ⑤ 驱动侧端子类型

1: 1394-6P插接件
2: MOLEX插接件
- ⑥ 电缆规格

1: 2PX24AWG 2: 3PX24AWG 3: 2PX26AWG
4: 3PX26AWG 5: 预留
- ⑦ 电机侧端子类型

1: AMP塑料插头
2: 待规划
3: 装配型航插
4: 端子型直插
***: 预留
- ⑧ 特殊要求

空白: 固定电缆
T: 拖链电缆
TS: 拖链防油电缆
***: 预留

抱闸线命名规则

CABLE – SC D M - □ □ □ - T

- ① 含义

CABLE:电缆标识
- ② 电缆类型

SC: 抱闸线 ***: 预留
- ③ 产品线分类

H: 交流伺服电机配线
D: 低压伺服电机配线
- ④ 产品线分类

1M5:1米5 3M0:3米 5M0:5米 7M0:7米
10M0:10米 12M0:12米 13M0:13米 15M0:15米
***: 其它长度请与我司销售人员联系
- ⑤ 驱动侧端子类型

1: 针型线鼻
***: 预留
- ⑥ 电缆规格

1: 2x0.3mm²
***: 预留
- ⑦ 电机侧端子类型

1: AMP塑料插头
2: 待规划
3: 装配型航插
4: 端子型直插
***: 预留
- ⑧ 特殊要求

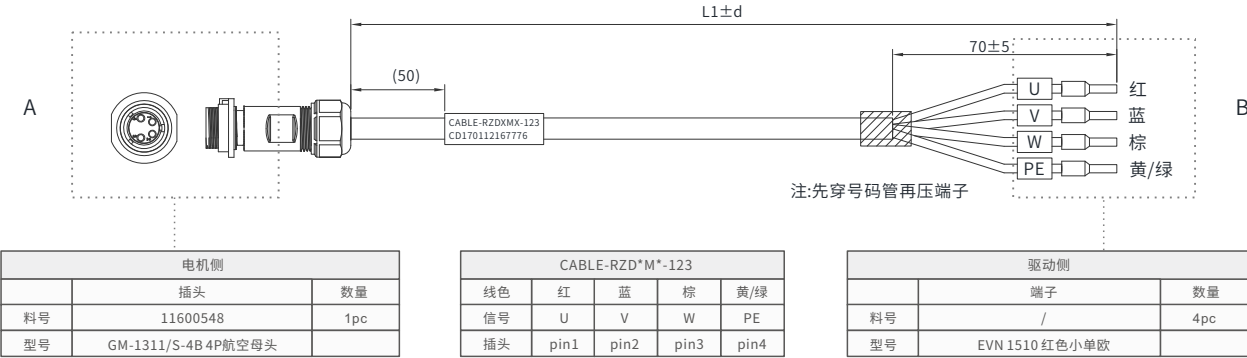
空白: 固定电缆
T: 拖链电缆
TS: 拖链防油电缆
***: 预留

LVM系列电缆

动力线

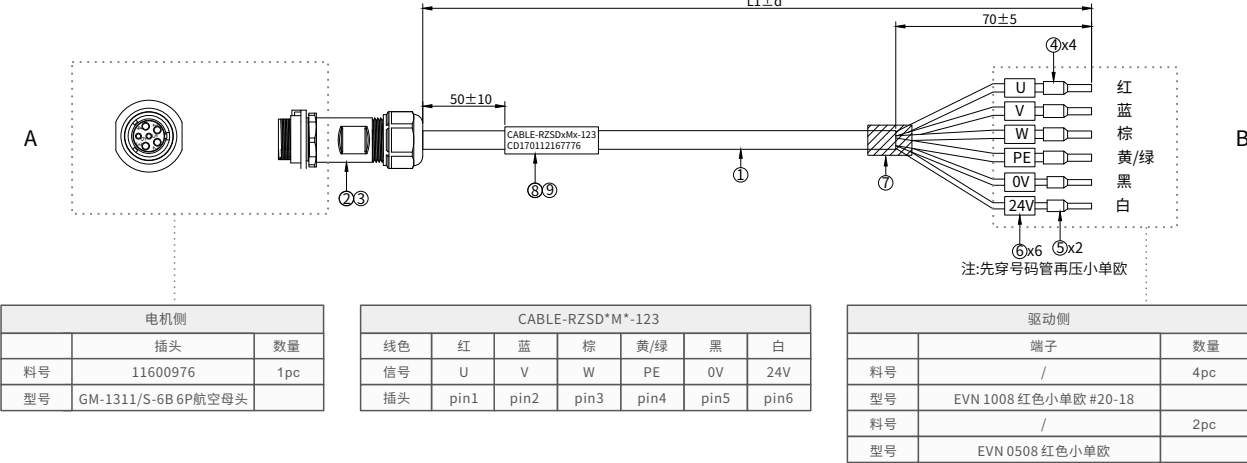
(1) CABLE-RZD*M*-123

- 线规18AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



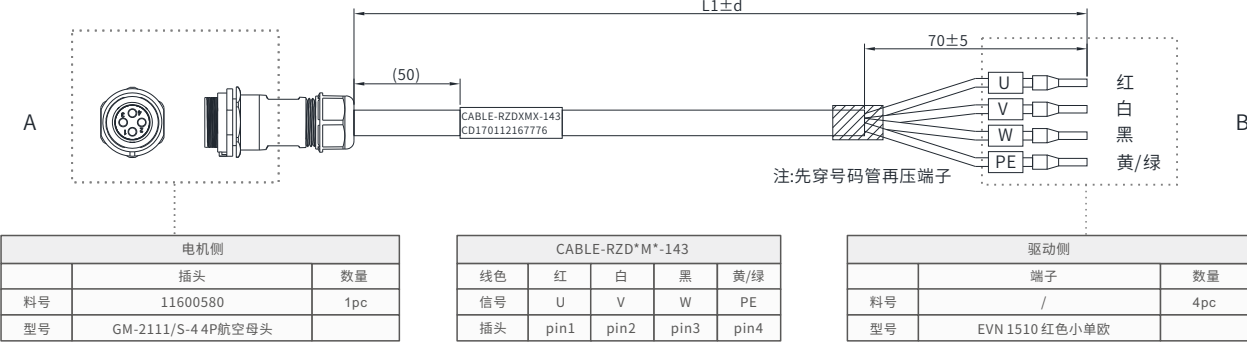
(2) CABLE-RZSD*M*-123（动力抱闸一体线缆）

- 线规18AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



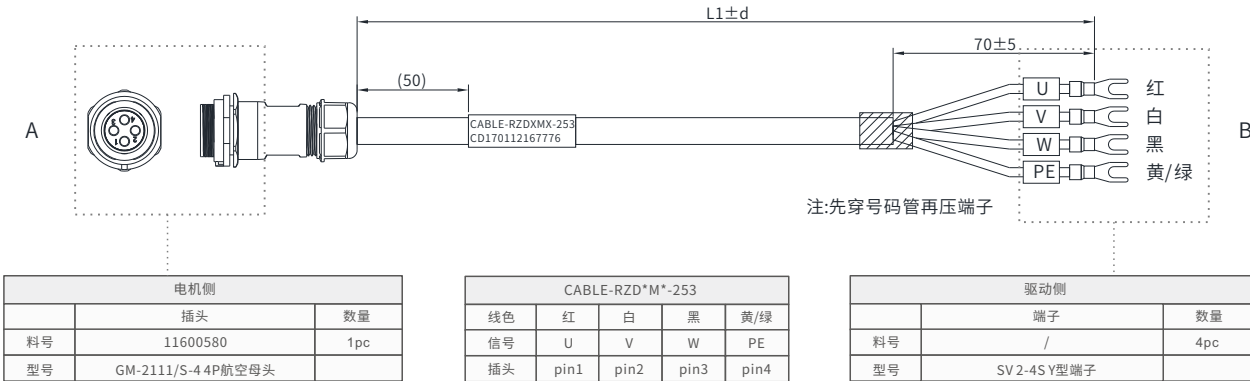
(3) CABLE-RZD*M*-143

- 线规15AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



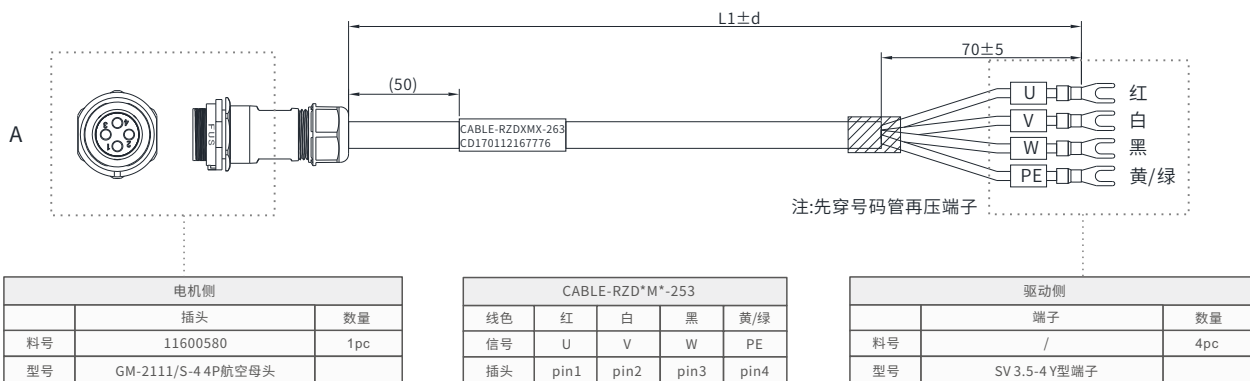
(4) CABLE-RZD*M*-253

- 线规14AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



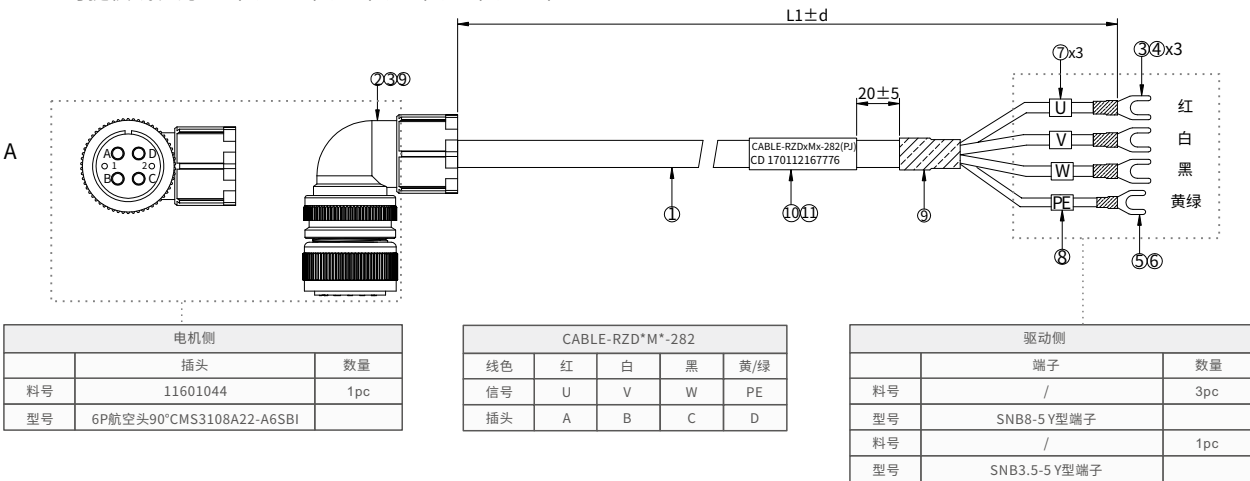
(5) CABLE-RZD*M*-263

- 线规12AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



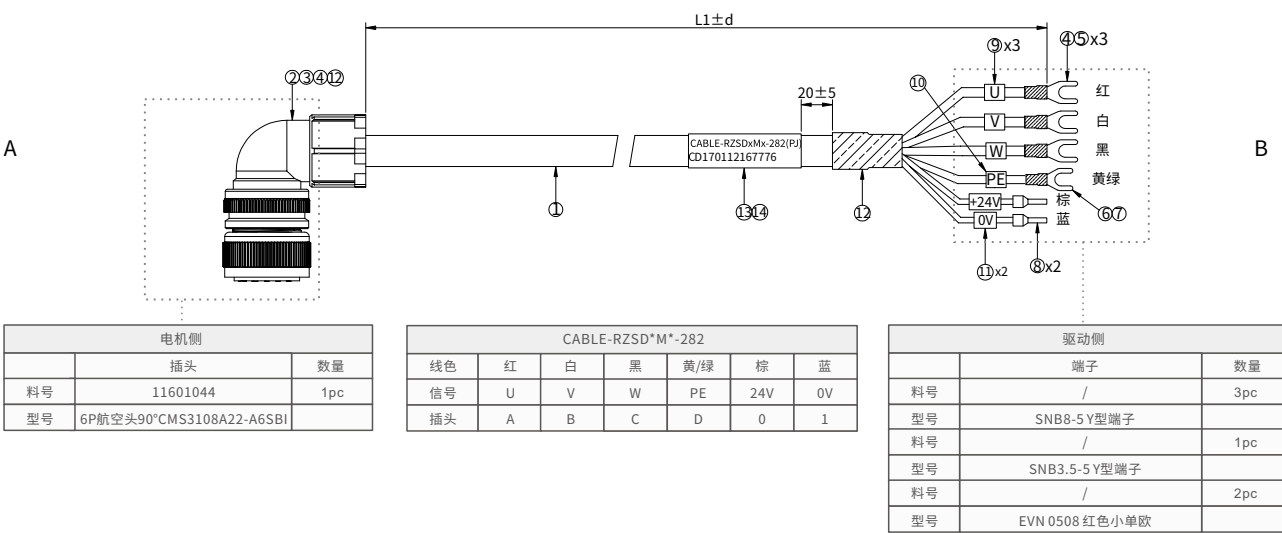
(6) CABLE-RZD*M*-282

- 线规3*8AWG+1*12AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



(7) CABLE-RZSD*M*-282 (动力抱闸一体线缆)

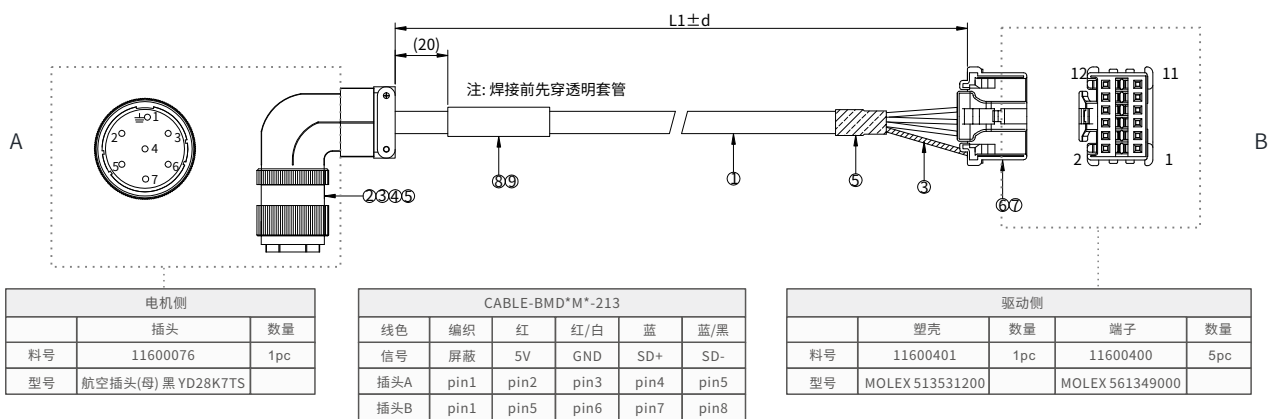
- 线规3*8AWG+1*12AWG+2*22AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



编码器线

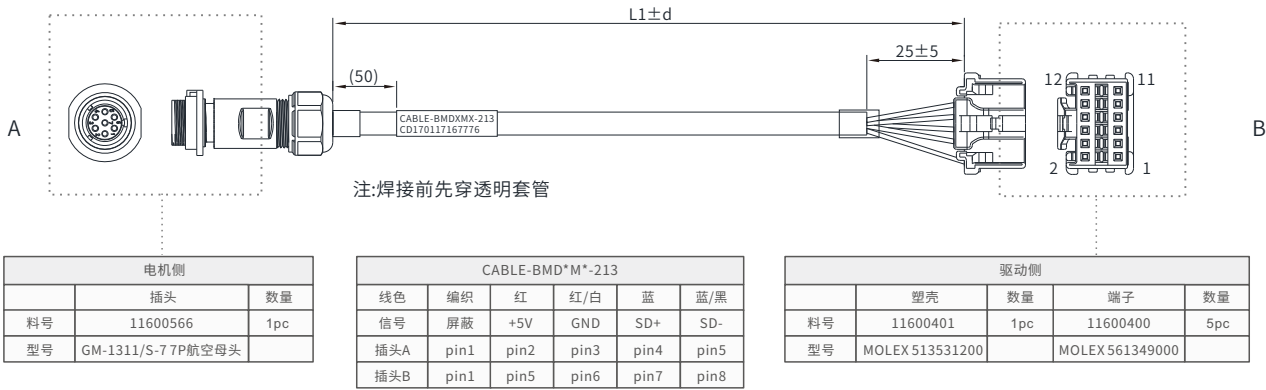
(1) CABLE-BMD*M*-212

- 线规24AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



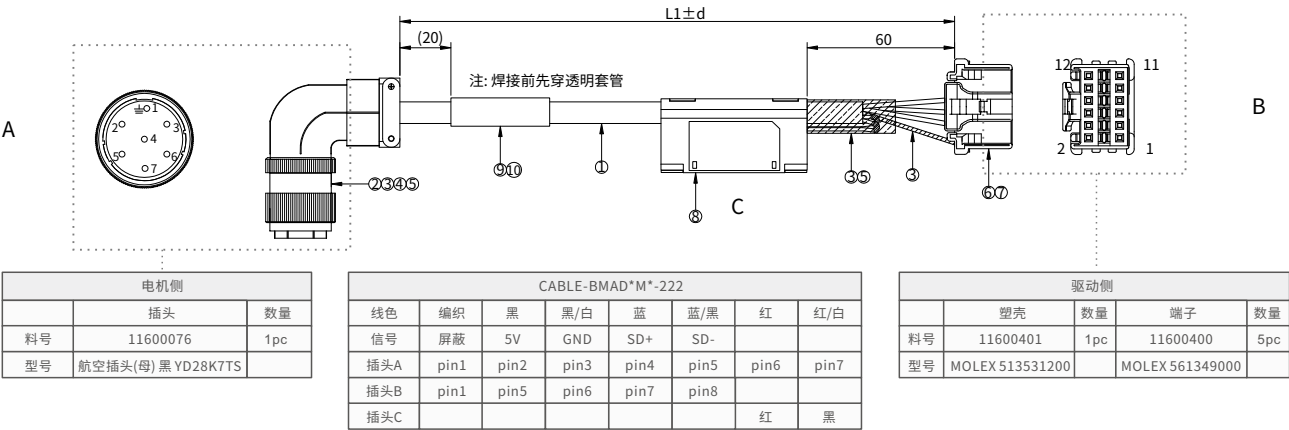
(2) CABLE-BMD*M*-213

- 线规24AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



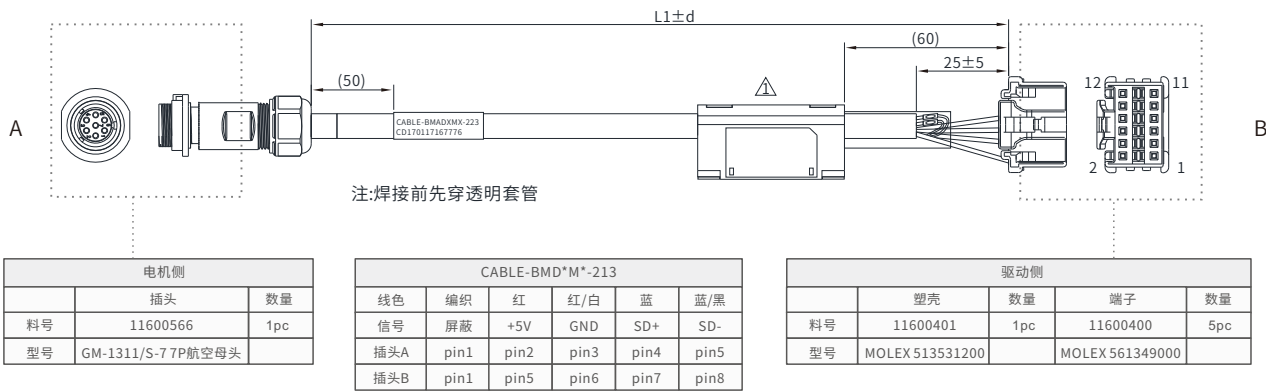
(3) CABLE-BMAD*M*-222

- 线规24AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



(4) CABLE-BMAD*M*-223

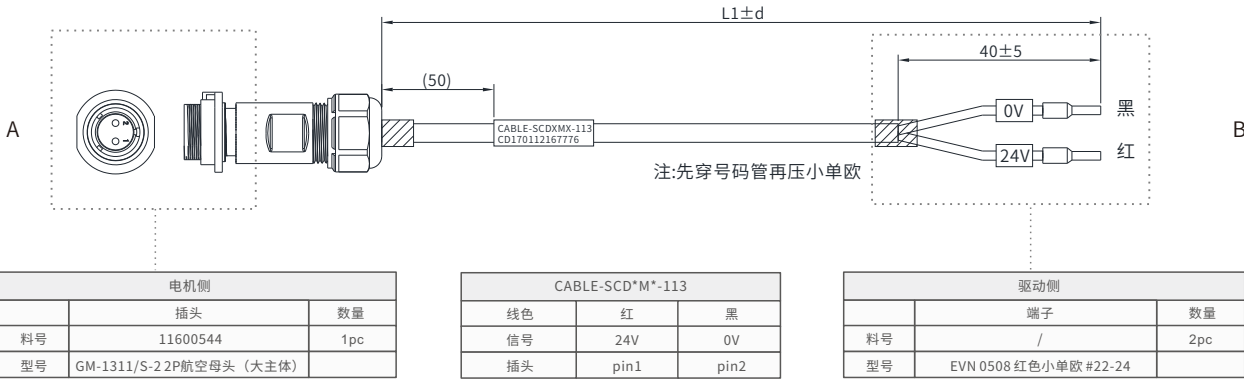
- 线规24AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



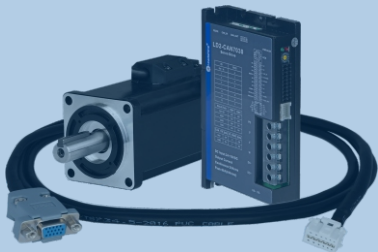
抱闸线

CABLE-SCD*M*-113

- 线规22AWG
- 可提供线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米



05 订货信息



稳定可靠的运动控制专家

典型配置举例

■ LVM电机与双轴驱动器配置表（DC48V）

机座尺寸 (mm)	电机型号	功率 (W)	适配驱动器型号		动力线	编码器线	抱闸线	通讯线	调试线
			CANopen	RS485+脉冲					
□60	LVM06006H3H3-M17	600	2LD2-CAN7015B	2LD2-RS7015B	CABLE-RZD *M*-253	CABLE-BMAD *M*-223 【多圈】 ----- - CABLE-BMD *M*-213	CABLE-SCD *M*-113 (仅抱闸电机有)	CABLE-TX *M*-LD2	CABLE-PC-1
	LVM06006H3G3-M17(抱闸)								
□80	LVM08008H3H3-M17	750	2LD2-CAN7020B	2LD2-RS7020B	CABLE-RZD *M*-253	CABLE-BMAD *M*-223 【多圈】 ----- - CABLE-BMD *M*-213	CABLE-SCD *M*-113 (仅抱闸电机有)	CABLE-TX *M*-LD2	CABLE-PC-1
	LVM08008H3G3-M17(抱闸)								
	LVM08010H3H3-M17	1000	2LD2-CAN7030B	2LD2-RS7030B	CABLE-RZD *M*-263	CABLE-BMAD *M*-223 【多圈】 ----- - CABLE-BMD *M*-213	CABLE-SCD *M*-113 (仅抱闸电机有)	CABLE-TX *M*-LD2	CABLE-PC-1
	LVM08010H3G3-M17(抱闸)								

■ LVM电机与单轴驱动器配置表（DC48V）

机座 尺寸 (mm)	电机型号	功率 (W)	适配驱动器型号		动力线	编码器线	抱闸线	通讯线	调试线		
			CANopen	RS485+脉冲							
□40	LVM0400CH3H3-M17	50	LD2-CAN7005B	LD2-RS3605	CABLE-RZD *M*-123	CABLE-BMAD *M*-223 【多圈】 ----- CABLE-BMD *M*-213 【单圈可选】	CABLE-RZSD *M*-123 【动力+抱闸 一体线缆】	CABLE-TX *M*-LD2	CABLE-PC-1		
	LVM0400CH3G3-M17(抱闸)										
	LVM04001H3H3-M17	100	LD2-CAN7007B	LD2-RS4806							
	LVM04001H3G3-M17(抱闸)										
□60	LVM06002H3H3-M17	200	LD2-CAN7010B	LD2-RS4810			CABLE-RZD *M*-143			CABLE-RZD *M*-253	CABLE-RZSD *M*-113
	LVM06002H3G3-M17 (抱闸)										
	LVM06004H3H3-M17	400	LD2-CAN7015B	LD2-RS7015B							
	LVM06004H3G3-M17 (抱闸)										
	LVM06006H3H3-M17	600	LD2-CAN7020B	LD2-RS7020B							
	LVM06006H3G3-M17 (抱闸)										
□80	LVM08008H3H3-M17	750	LD2-CAN7030B	LD2-RS7030B	CABLE-RZD *M*-263	CABLE-BMD *M*-212 【单圈】 ----- CABLE-BMAD *M*-222【多圈】	CABLE-RZSD *M*-282 【动力+抱闸 一体线缆】				
	LVM08008H3G3-M17 (抱闸)										
	LVM08010H3H3-M17	1000	LD2-CAN7040B	LD2-RS7040B							
	LVM08010H3G3-M17 (抱闸)										
□130	LVM13012M3H2-M17	1200	LD2-CAN7060B	LD2-RS7060B	CABLE-RZD *M*-282						
	LVM13012M3G2-M17(抱闸)										
	LVM13015M3H2-M17	1500	LD2-CAN7060B	LD2-RS7060B							
	LVM13015M3G2-M17(抱闸)										
	LVM13018M3H2-M17	1800									
	LVM13018M3G2-M17(抱闸)										
	LVM13020M3H2-M17	2000									
	LVM13020M3G2-M17(抱闸)										

注：① 线长为0.5米、1.5米、3米、5米、7米、10米，其他长度需求可联系销售。
② 40/130机座抱闸电机，请选用 “动力抱闸一体线缆”