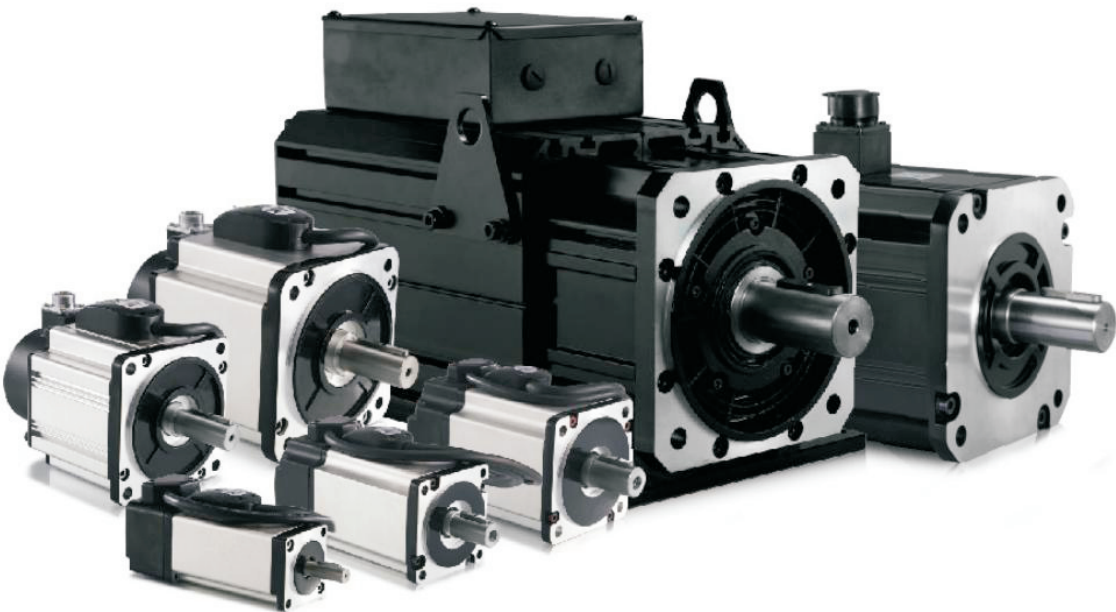


JENGOG
金恭

品质比黄金
诚信赢恭敬！



代理商：

JENGOG
金恭

伺服电机与伺服驱动器
产品选型目录



品质比黄金 诚信赢恭敬

目录

一 伺服电机简要说明.....1

1.0 伺服电机目录表.....2

1.1 100W 伺服电机.....3

1.2 200W 伺服电机.....4

1.3 400w 伺服电机..... 5

1.4 750W 伺服电机.....6

1.5 1KW 伺服电机..... 7-8

1.6 1.5KW 伺服电机..... 9-10

1.7 2KW 伺服电机..... 11-12

1.8 3KW 伺服电机..... 13-14

1.9 4KW 伺服电机..... 15-16

2.0 7.5KW 伺服电机.....17

2.1 11KW 伺服电机参数表.....18

2.2 15KW 伺服电机参数表.....19

2.3 22KW 伺服电机参数表.....20

2.4 30KW 伺服电机参数表.....21

2.5 35KW 伺服电机参数表.....22

2.6 45KW 伺服电机参数表.....23

二 伺服驱动器简要说明..... 24

1.1 伺服驱动器目录定义..... 24

1.2 伺服驱动器参数表..... 25

1.3 伺服驱动器常用接线图.....26-29

1.4 伺服常用型号配套表.....30-32

★ 非常感谢您选购本公司交流伺服系统，该目录仅供部分产品参阅，未收录的产品规格请联系本公司业务代表咨询。

JENGOG 金恭 1

一 伺服电机简要说明

The Brief Introduction Of Servo Motor

1.0 伺服电机目录表

JG06

A

3

004-30

M

电机法兰尺寸	
04	40mm
06	60mm
08	80mm
11	110mm
13	130mm
15	150mm
18	180mm
20	200mm
26	260mm

电机系列	
A/B/C/D/E	
A	4 对极
B	5 对极

传感器类型	
1	霍尔编码器
2	旋转变压器
3	标准光学编码器
4	非标光学编码器
5	绝对值编码器 17bit 多圈
6	增量型编码器 17bit 单圈

电机功率	
001	100W
002	200W
004	400W
007	750W
010	1.0 KW
015	1.5 KW
020	2.0 KW
030	3.0 KW
045	4.5 KW
075	7.5 KW
110	11 KW
150	15 KW
220	22 KW
300	30 KW
450	45 KW

电机转速	
06	600
10	1000
15	1500
20	2000
25	2500
30	3000

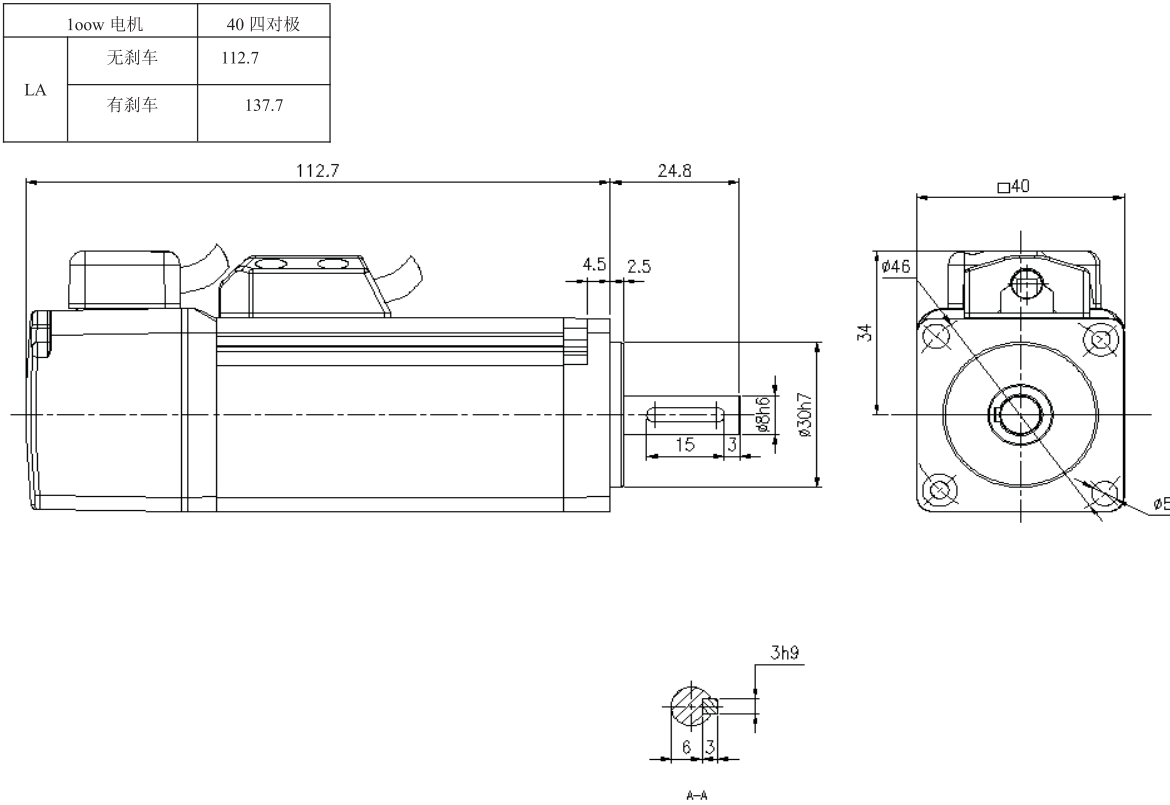
电机结构类型	
M	标准型
T	含制动器

1.1 100W 伺服电机

(100W series of servo motors specifications)

项目	单位	100w
马达型号 JG04□300130□		四对极低惯量 JG04A300130
安装法兰盘尺寸	mm	40
质量 无制动器	Kg	0.676
额定电压	V	AC220
额定输出	W	100
额定转矩	N • m	0.32
瞬时最大转矩	N • m	0.96
转矩常数	N • m/A	0.29
转矩常数	r/min	3000
额定电流	Arms	1.1
线间电阻	Ω	5.9
线间电感	mH	22.4
编码器线数	PPR	2500
电气时间常数	Ms	3.97
转子惯量 无制动器	× 10-4kg • m2	0.06
制 动 器 规 格	电机长度 无制动器	mm 112.7
	带制动器	137.7
	用途	- 刹车与位置保持
	额定电压	V DC24V±10%
	额定电流	Arms 0.3
	静摩擦转矩	N • m 1.27 以上
	吸合时间	ms 50 100%电压时
	释放时间	ms 15 100%电压时
	释放电压	V DC1V 以上

外形尺寸图

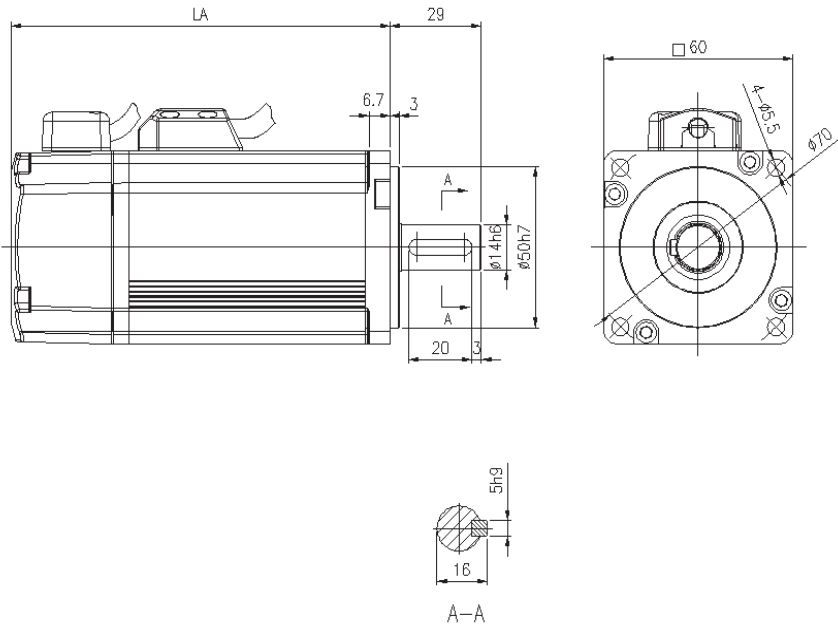


1.2 200W 伺服电机
(200W series of servo motors specifications)

项目		单位	200w	200w
马达型号			四对极低惯量	五对极低惯量
JG06□□00230□			JG06A300230	JG06B600230
安装法兰盘尺寸		mm	60	60
质量	无制动器	Kg	1.034	0.92
	带制动器		1.492	1.378
额定电压		V	AC220	
额定输出		W	200	
额定转矩		N • m	0.64	0.64
瞬时最大转矩		N • m	1.91	1.92
转矩常数		N • m/A	0.46	0.40
额定转速		r/min	3000	3000
额定电流		Arms	1.4	1.6
线间电阻		Ω	11.6	5.8
线间电感		mH	24.3	21.5
编码器线数		PPR	2500	160000
电气时间常数		Ms	2.09	3.71
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	0.17	0.18
电机长度	无制动器	mm	102	98
	带制动器		143	128
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

外形尺寸图

200w 电机		60 四对极	60 五对极
L A	无刹车	102	98
	有刹车	143	128

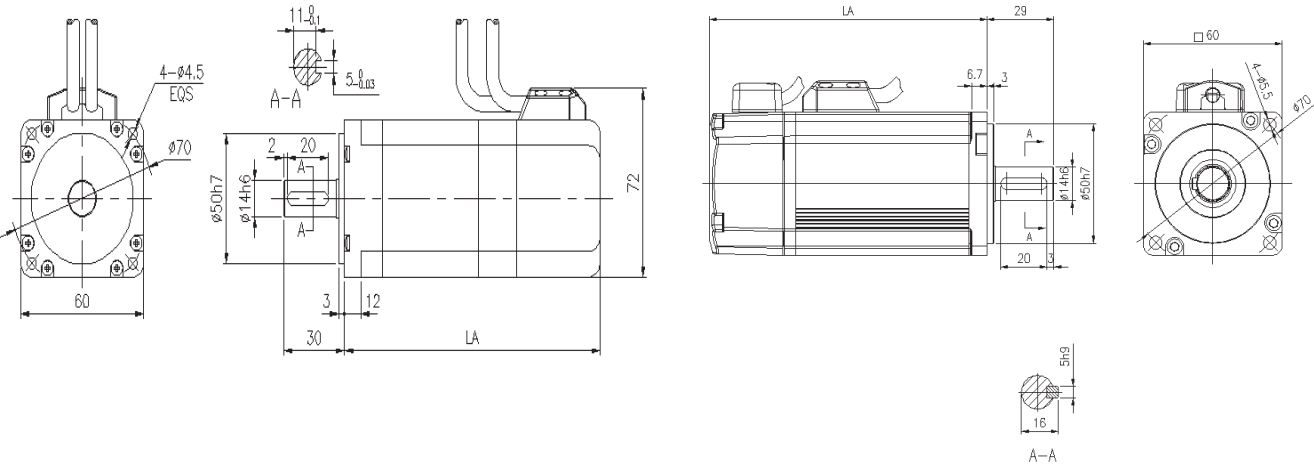


1.3 400w 伺服电机
(400W series of servo motors specifications)

项目		单位	400w	400w
马达型号			四对极低惯量	五对极低惯量
JG06□□00430□			JG06A300430	JG06B600430
安装法兰盘尺寸		mm	60	60
质量	无制动器	Kg	1.546	1.316
	带制动器		1.992	1.762
额定电压		V	AC220	
额定输出		W	400	
额定转矩		N • m	1.27	1.27
瞬时最大转矩		N • m	3.81	3.81
转矩常数		N • m/A	0.47	0.46
额定转速		r/min	3000	3000
额定电流		Arms	2.7	12.8
线间电阻		Ω	4.8	2.8
线间电感		mH	10.9	10.8
编码器线数		PPR	2500	160000
电气时间常数		Ms	2.27	3.85
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	0.30	0.30
电机长度	无制动器	mm	122	121
	带制动器		184	151
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

外形尺寸图

400w 电机		60 四对极	60 五对极
LA	无刹车	122	121
	有刹车	184	151

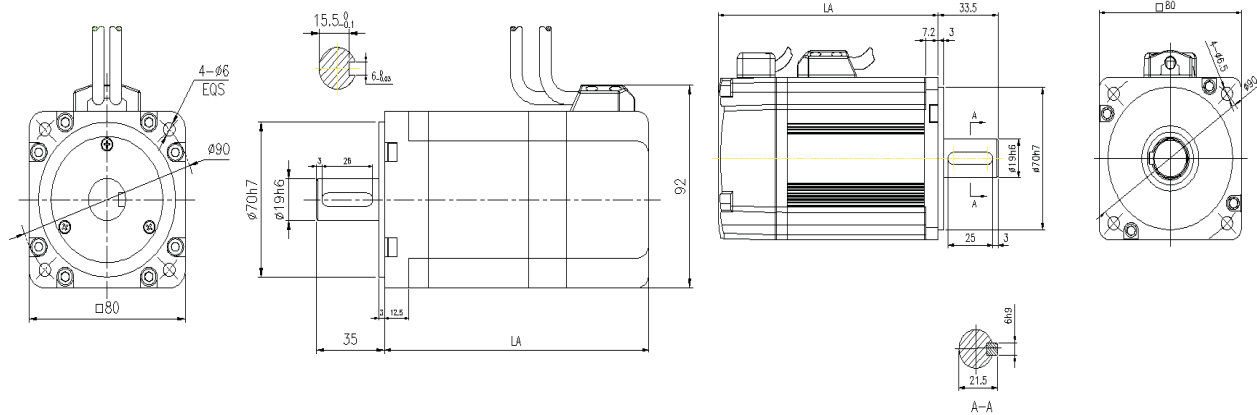


1.4 750W 伺服电机
(750W series of servo motors specifications)

项目		单位	750w	750w
马达型号			四对极中惯量	五对极中惯量
JG08□□00730□			JG08A300730	JG08B600730
安装法兰盘尺寸		mm	80	80
质量	无制动器	Kg	2.824	2.298
	带制动器		3.504	2.876
额定电压		V	AC220	
额定输出		W	750	
额定转矩		N • m	2.39	2.39
瞬时最大转矩		N • m	7.17	7.17
转矩常数		N • m/A	0.49	0.48
额定转速		r/min	3000	3000
额定电流		Arms	4.8	4.9
线间电阻		Ω	3.1	1.3
线间电感		mH	13.2	8.2
编码器线数		PPR	2500	160000
电气时间常数		Ms	4.25	6.31
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	1.13	1.12
电机长度	无制动器		136	124
	带制动器		179	156
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

外形尺寸图

750w 电机		80 四对极	80 五对极
LA`	无刹车	136	124
	有刹车	179	156

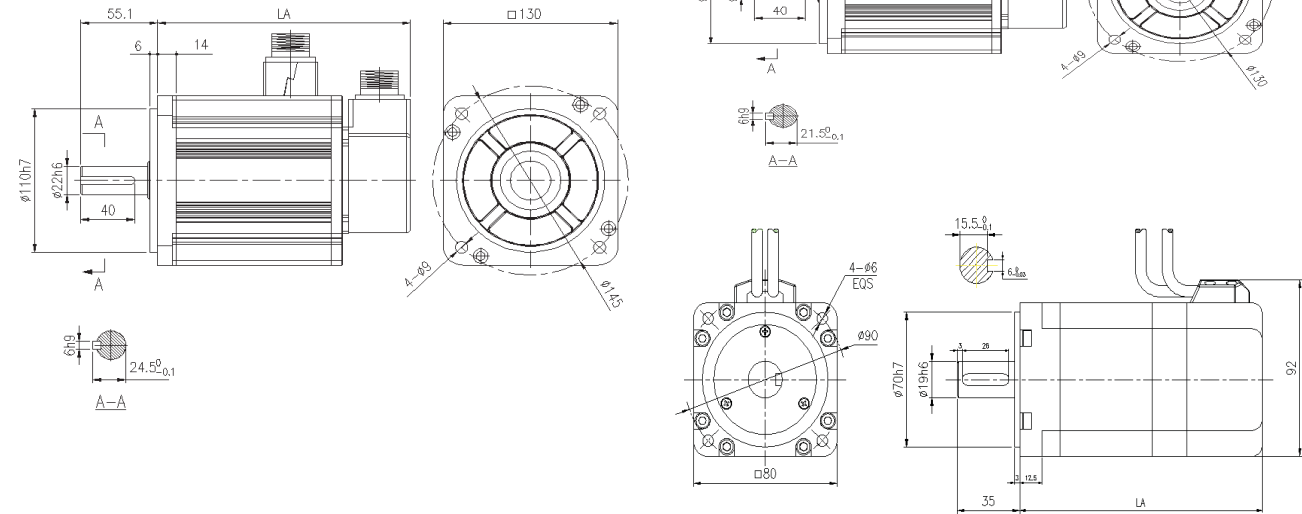


1.5 1KW 伺服电机
(1KW series of servo motors specifications)

项目		单位	1KW	1KW	1KW
马达型号			四对极中惯量	四对极高惯量	四对极高惯量
JG08□□A301030□			JG08A301030	JG11A301030	JG13A301030
安装法兰盘尺寸		mm	80	110	130
质量	无制动器	Kg	3.462	4.410	5.526
	带制动器		3.92	5.644	6.760
额定电压		V	AC220		
额定输出		W	1000		
额定转矩		N • m	3.18	3.82	4.78
瞬时最大转矩		N • m	9.54	11.46	14.34
转矩常数		N • m/A	0.50	0.85	1.19
额定转速		r/min	3000	2500	2000
额定电流		Arms	6.4	4.5	4.0
线间电阻		Ω	1.7	1.9	1.3
线间电感		mH	7.7	13.8	10.2
编码器线数		PPR	2500	2500	2500
电气时间常数		Ms	4.25	7.26	7.85
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	1.26	5.4	8.5
电机长度	无制动器	mm	154	154	151
	带制动器		197	186	187
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持		
	额定电压	V	DC24V±10%		
	额定电流	Arms	0.3		
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上		
	吸合时间	ms	50 100%电压时		
	释放时间	ms	15 100%电压时		
	释放电压	V	DC1V 以上		

外形尺寸图

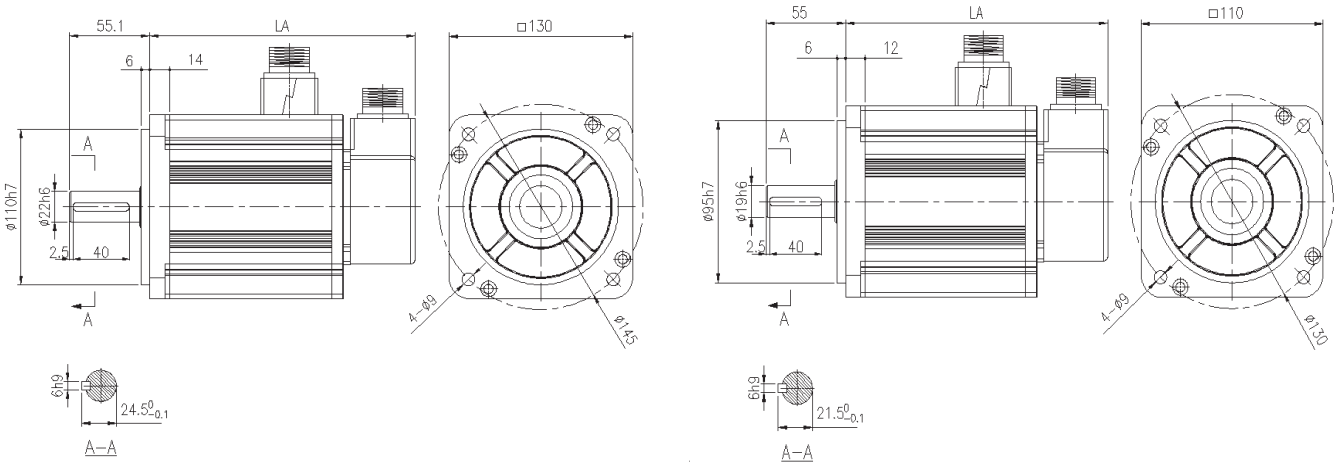
1KW 电机		80 四对极	110 四对极	130 四对极
LA`	无刹车	154	154	151
	有刹车	186	186	187



项目		单位	1.5kW	1.5kW
马达型号 JG11□□B6015□0□			五对极高惯量 JG11B601525	五对极高惯量 JG13B601520
安装法兰盘尺寸		mm	110	130
质量	无制动器	Kg	5.538	7.126
	带制动器		6.772	8.360
额定电压		V	AC220	
额定输出		W	1500	
额定转矩		N • m	5.73	7.16
瞬时最大转矩		N • m	17.19	21.48
转矩常数		N • m/A	0.96	1.06
额定转速		r/min	2500	2000
额定电流		Arms	6.0	6.7
线间电阻		Ω	1.2	0.9
线间电感		mH	10.3	11.4
编码器线数		PPR	160000	160000
电气时间常数		Ms	8.5	12.67
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	6.5	16.1
电机长度	无制动器		170	166
	带制动器		202	202
制动器规格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

外形尺寸图

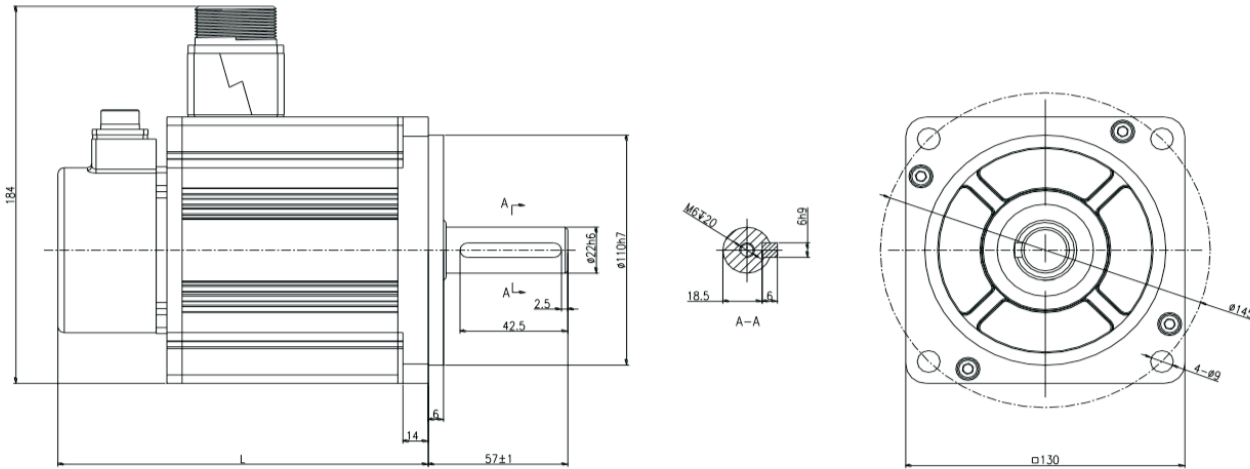
1.5kW 电机		110 五对极	130 五对极
LA、	无刹车	170	166
	有刹车	202	202



1.7 2KW 伺服电机
(2KW series of Servo Motors Specifications)

项目		单位	2kW	2kW
马达型号 JG13□□02020□			四对极高惯量 JG13A302020	五对极高惯量 JG13B62020
安装法兰盘尺寸		mm	130	130
质量	无制动器	Kg	7.740	7.320
	带制动器		8.974	8.544
额定电压		V	AC220	
额定输出		W	2000	
额定转矩		N • m	9.55	9.55
瞬时最大转矩		N • m	28.65	28.65
转矩常数		N • m/A	1.27	1.07
额定转速		r/min	2000	2000
额定电流		Arms	7.5	8.9
线间电阻		Ω	0.8	0.6
线间电感		mH	7.5	7.7
编码器线数		PPR	2500	160000
电气时间常数		Ms	9.37	12.83
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	15.3	19.5
电机长度	无制动器	mm	180	180
	带制动器		216	216
制动器规格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

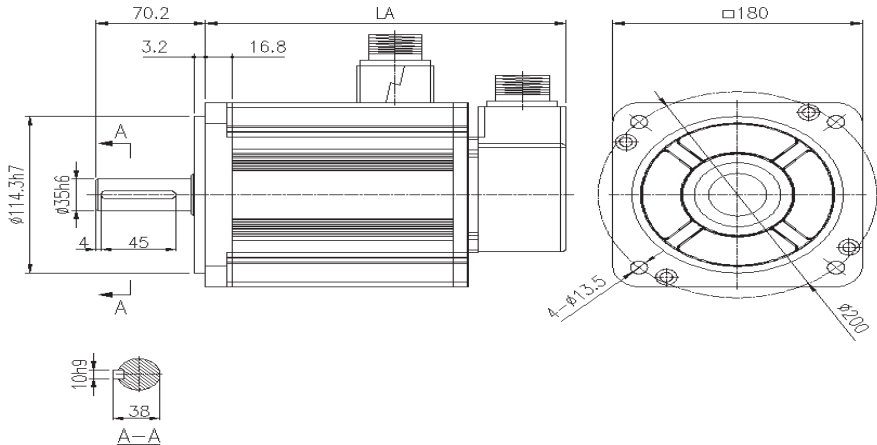
外形尺寸图



项目		单位	2.2kW		2.2kW
马达型号 JG18□□022□0□			五对极高惯量 JG18B602225		五对极低惯量 JG18B602215
安装法兰盘尺寸		mm	180		180
质量	无制动器	Kg	7.940		7.520
	带制动器		9.174		8.744
额定电压		V	AC220	AC380	AC220
额定输出		W	2200		
额定转矩		N • m	8.4		14
瞬时最大转矩		N • m	25.2		42
转矩常数		N • m/A	0.88	1.53	1.47
额定转速		r/min	2500		1500
额定电流		Arms	2.7		9.5
线间电阻		Ω	0.4	1.2	0.7
线间电感		mH	4.73	11.83	9.7
编码器线数		PPR	2500		160000
电气时间常数		Ms	11.83	5.25	13.86
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	30		32
电机长度	无制动器		186		186
	带制动器	mm	232		232
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持		
	额定电压	V	DC24V±10%		
	额定电流	Arms	0.3		
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上		
	吸合时间	ms	50 100%电压时		
	释放时间	ms	15 100%电压时		
	释放电压	V	DC1V 以上		

外形尺寸图

2kW 电机		180 四对极	180 五对极
LA´	无刹车	180	180
	有刹车	212	212
2.2kW 电机		180 四对极	180 五对极
LA´	无刹车	186	186
	有刹车	232	232

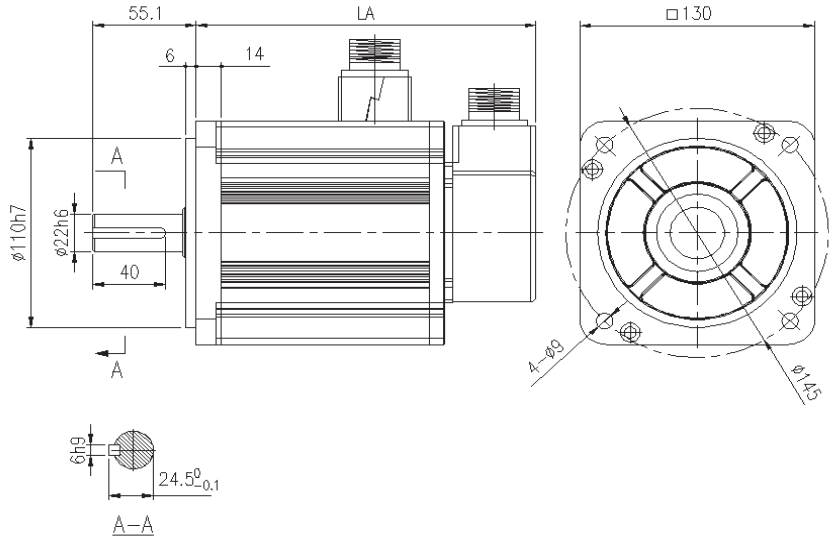


1.8 3KW 伺服电机
(3KW series of Servo Motors Specifications)

项目		单位	3kW
马达型号 JG13A303020□			四对极高惯量 JG13A303020
安装法兰盘尺寸		mm	130
质量	无制动器	Kg	10.369
	带制动器		11.603
额定电压		V	AC220
额定输出		W	3000
额定转矩		N • m	14.32
瞬时最大转矩		N • m	42.96
转矩常数		N • m/A	1.28
额定转速		r/min	2000
额定电流		Arms	11.2
线间电阻		Ω	0.7
线间电感		mH	7.1
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	10.14
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	27.7
电机长度	无制动器		210
	带制动器	mm	246
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

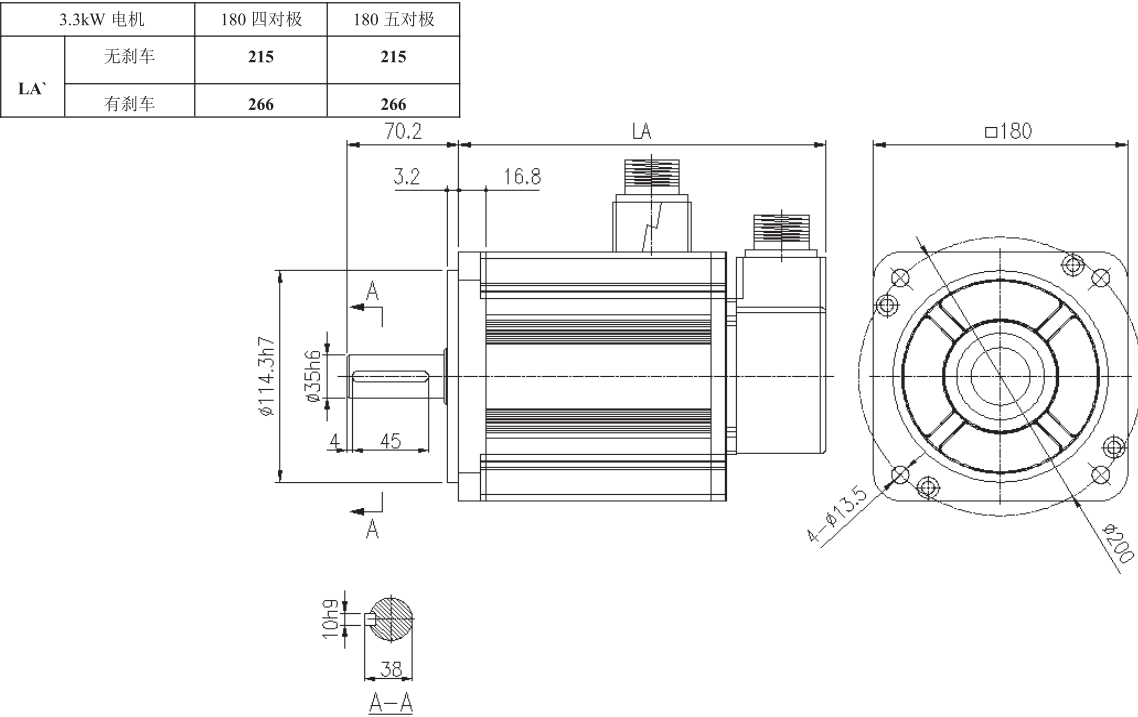
外形尺寸图

3kW 电机		130 四对极
LA´	无刹车	210
	有刹车	246



项目		单位	3.3kW		3.3kW
马达型号 JG18□□033□0□			四对极高惯量 JG18A303325		五对极高惯量 JG18B603315
安装法兰盘尺寸		mm	180		180
质量	无制动器	Kg	12.369		12.065
	带制动器		13.603		13.403
额定电压		V	AC220	AC380	AC220
额定输出		W	3300		
额定转矩		N • m	12.6		21
瞬时最大转矩		N • m	37.8		63
转矩常数		N • m/A	1.03	1.68	1.75
额定转速		r/min	2500		1500
额定电流		Arms	12.2	7.5	12
线间电阻		Ω	0.5	1.1	0.6
线间电感		mH	6.6	6.3	9.2
编码器线数		PPR	2500		160000 2500
电气时间常数		Ms	13.20	5.8	15.33
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	38		46
	带制动器		262		262
电机长度	无制动器	mm	215		215
	带制动器		262		262
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持		
	额定电压	V	DC24V±10%		
	额定电流	Arms	0.3		
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上		
	吸合时间	ms	50 100%电压时		
	释放时间	ms	15 100%电压时		
	释放电压	V	DC1V 以上		

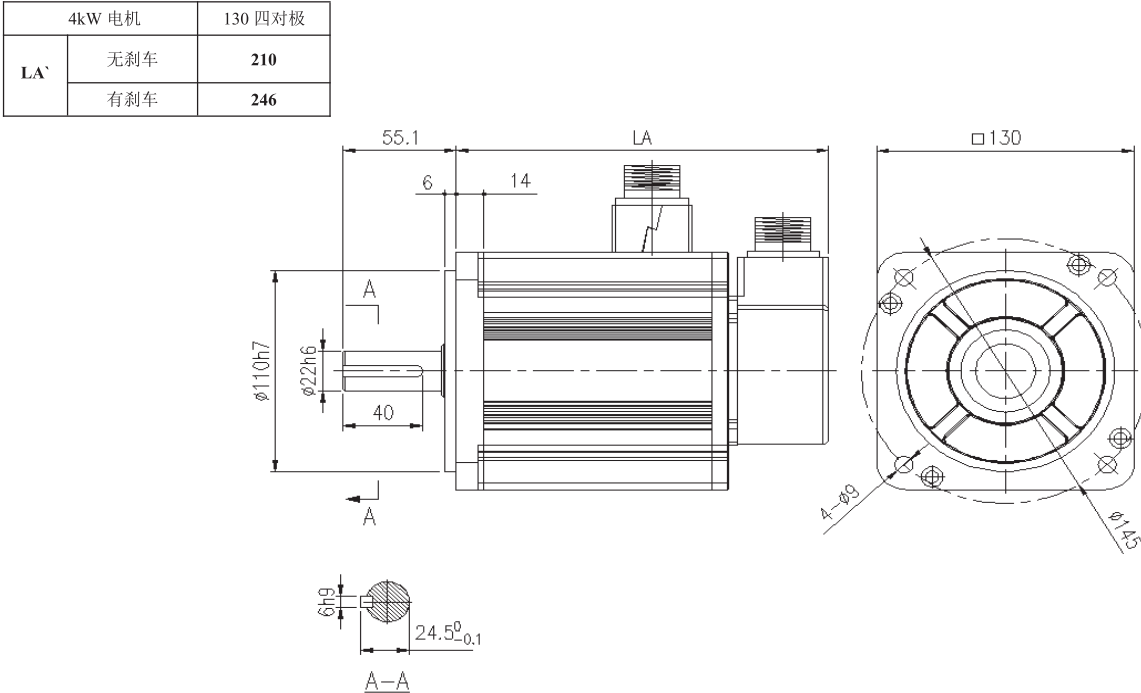
外形尺寸图



1.9 4KW 伺服电机
(4KW series of Servo Motors Specifications)

项目		单位	4kW
马达型号 JG13A304020□			四对极高惯量 JG13A304020
安装法兰盘尺寸		mm	130
质量	无制动器	Kg	13.369
	带制动器		15.631
额定电压		V	AC220
额定输出		W	2000
额定转矩		N • m	19.1
瞬时最大转矩		N • m	57.3
转矩常数		N • m/A	1.41
额定转速		r/min	2000
额定电流		Arms	13.5
线间电阻		Ω	0.6
线间电感		mH	6.6
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	11.56
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	27.7
	带制动器		275
电机长度	无制动器	mm	239
	带制动器		275
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

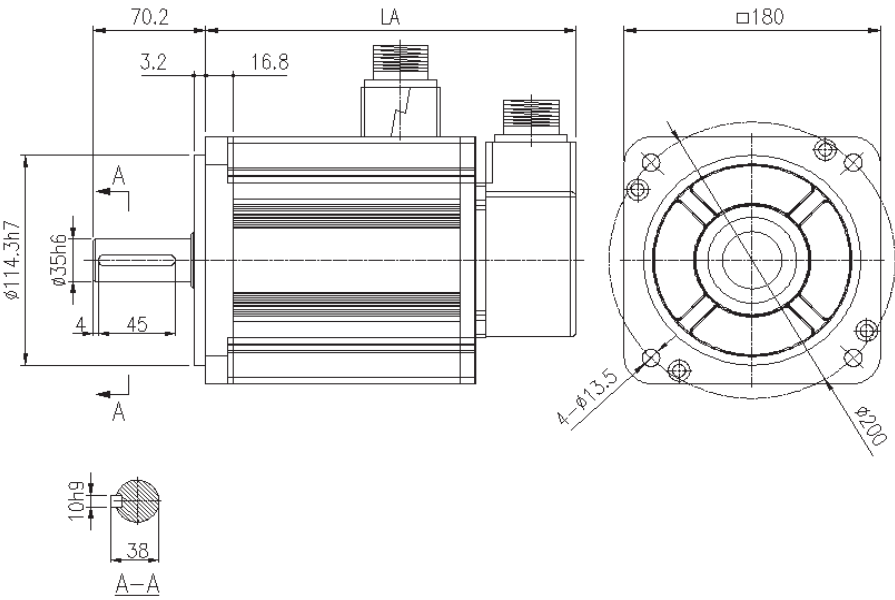
外形尺寸图



项目		单位	4.4w		4.4w
马达型号 JG18□□044□0□			四对极高惯量 JG18A304425		五对极高惯量 JG18B604415
安装法兰盘尺寸		mm	180		180
质量	无制动器	Kg	15.372		15.062
	带制动器		16.613		16.203
额定电压		V	AC220	AC380	AC220
额定输出		W	4400		
额定转矩		N • m	16.8		28
瞬时最大转矩		N • m	50.4		84
转矩常数		N • m/A	1.04	1.77	1.75
额定转速		r/min	2500		1500
额定电流		Arms	16.1	9.5	16
线间电阻		Ω	0.3	0.6	0.4
线间电感		mH	1.4	4.1	5.7
编码器线数		PPR	2500		160000 2500
电气时间常数		Ms	4.67	6.83	14.25
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	47		53
电机长度	无制动器		239		239
	带制动器		285		285
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持		
	额定电压	V	DC24V±10%		
	额定电流	Arms	0.3		
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上		
	吸合时间	ms	50 100%电压时		
	释放时间	ms	15 100%电压时		
	释放电压	V	DC1V 以上		

外形尺寸图

4.4kW 电机		180 四对极	180 五对极
LA`	无刹车	239	239
	有刹车	285	285

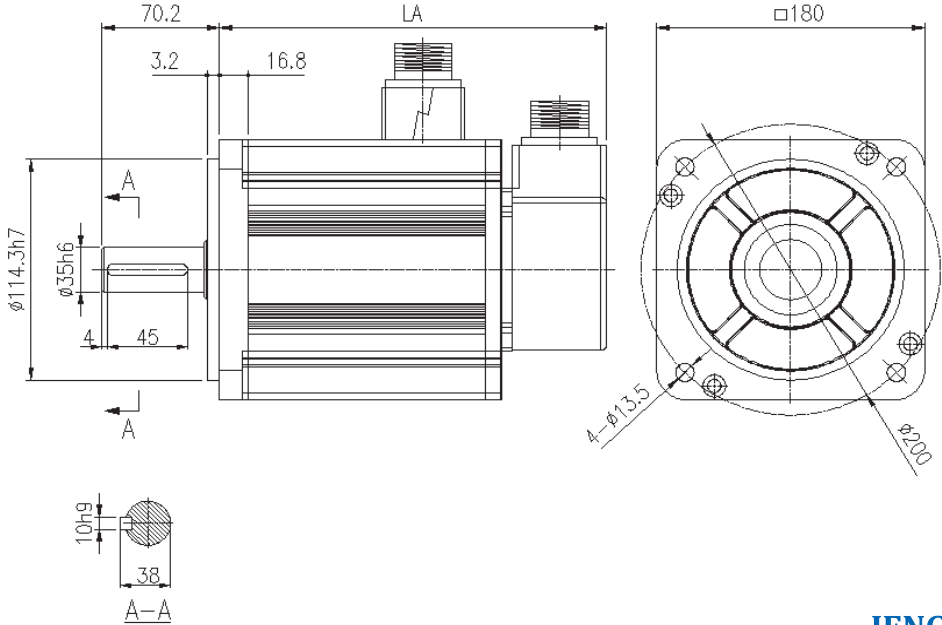


2.0 7.5KW 伺服电机
(7.5KW series of servo motors specifications)

项目		单位	7.5kW	
马达型号 JG18A307525□			四对极高惯量 JG18A307525	
安装法兰盘尺寸		mm	180	
质量	无制动器	Kg	18.369	
	带制动器		20.121	
额定电压		V	AC220	AC380
额定输出		W	7500	
额定转矩		N • m	28.7	
瞬时最大转矩		N • m	86.1	
转矩常数		N • m/A	1.0	1.40
额定转速		r/min	2500	
额定电流		Arms	28.6	20.5
线间电阻		Ω	0.1	0.3
线间电感		mH	0.7	2.2
编码器线数		PPR	2500	
电气时间常数		Ms	7.0	7.33
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	95	
电机长度	无制动器		311	
	带制动器		357	
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持	
	额定电压	V	DC24V±10%	
	额定电流	Arms	0.3	
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上	
	吸合时间	ms	50 100%电压时	
	释放时间	ms	15 100%电压时	
	释放电压	V	DC1V 以上	

外形尺寸图

7.5kW 电机		180 四对极
LA`	无刹车	311
	有刹车	357

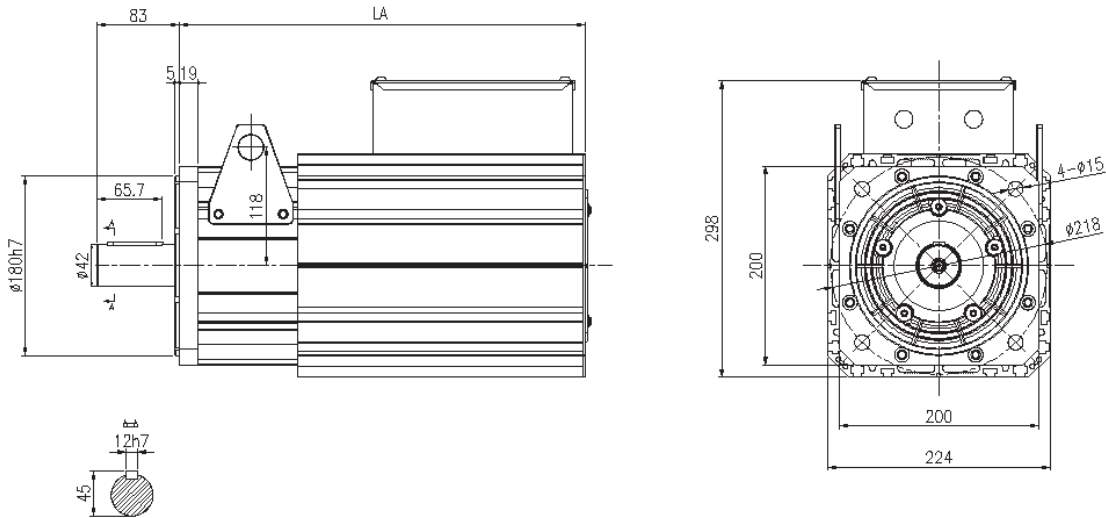


2.1 11KW 伺服电机参数表
(11KW series servo motors specifications)

项目		单位	11kW
马达型号 JG20A311018□			四对极高惯量 JG20A311018
安装法兰盘尺寸		mm	200
质量	无制动器	Kg	55
	带制动器		57
额定电压		V	AC380
额定输出		W	11000
额定转矩		N • m	58
瞬时最大转矩		N • m	174
转矩常数		N • m/A	2.42
额定转速		r/min	1500
额定电流		Arms	24
线间电阻		Ω	0.9
线间电感		mH	8.6
编码器线数		PPR	1800
电气时间常数		Ms	9.56
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	180
电机长度	无制动器		372
	带制动器		372
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

外形尺寸图

11kW 电机		200 四对极
LA´	无刹车	372
	有刹车	372

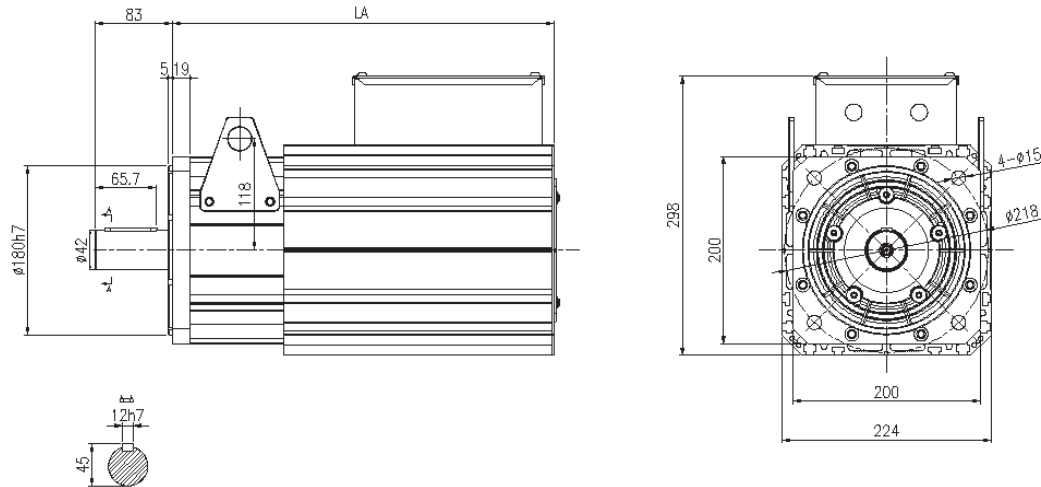


2.2 15KW 伺服电机参数表
(15KW series servo motors specifications)

项目		单位	15kW
马达型号 JG20A315015□			四对极高惯量 JG20A315015
安装法兰盘尺寸		mm	200
质量	无制动器	Kg	49.6
	带制动器		51.6
额定电压		V	AC380
额定输出		W	15000
额定转矩		N • m	96
瞬时最大转矩		N • m	288
转矩常数		N • m/A	2.74
额定转速		r/min	1500
额定电流		Arms	35
线间电阻		Ω	0.7
线间电感		mH	7.6
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	10.86
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	230
电机长度	无制动器	mm	408
	带制动器		408
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

外形尺寸图

11kW 电机		200 四对极
LA´	无刹车	408
	有刹车	408

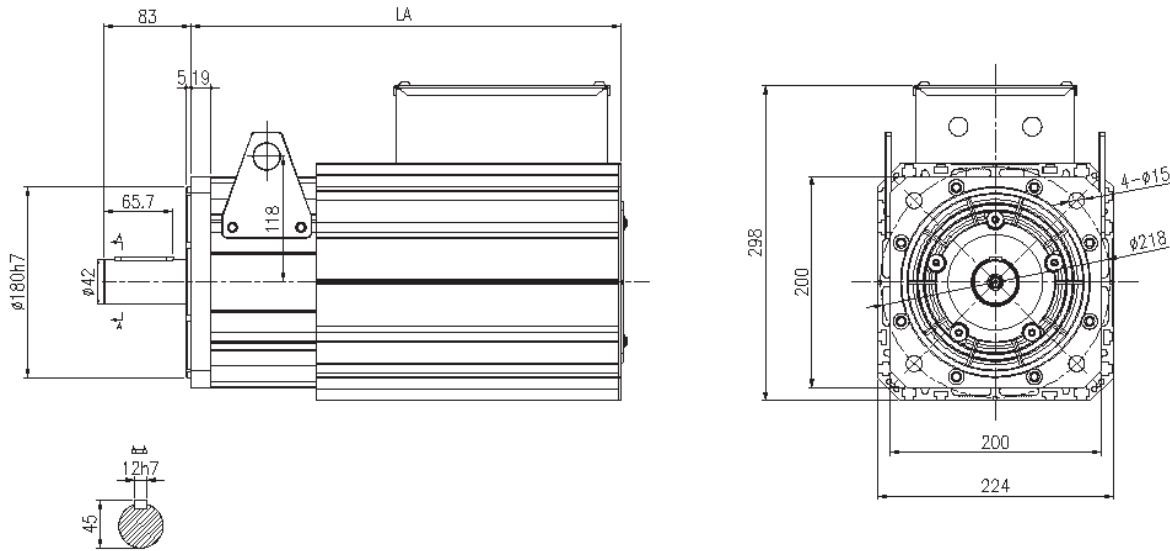


2.3 22KW 伺服电机参数表
(22KW series servo motors specifications)

项目		单位	22kW
马达型号			四对极高惯量
JG20A322015□			JG20A322015
安装法兰盘尺寸		mm	200
质量	无制动器	Kg	64.9
	带制动器		67
额定电压		V	AC380
额定输出		W	22000
额定转矩		N • m	140
瞬时最大转矩		N • m	420
转矩常数		N • m/A	3.41
额定转速		r/min	1500
额定电流		Arms	41
线间电阻		Ω	0.5
线间电感		mH	5.3
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	10.60
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	290
电机长度	无制动器	mm	480
	带制动器		480
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

外形尺寸图

22kW 电机		200 四对极
LA`	无刹车	480
	有刹车	480

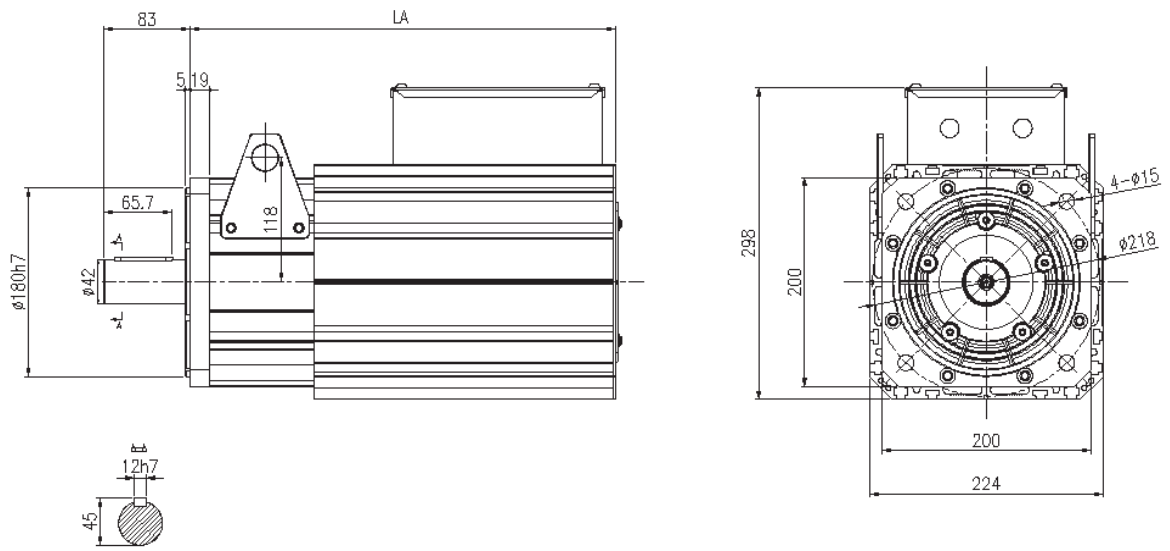


2.4 30KW 伺服电机参数表
(7.5KW series servo motors specifications)

项目		单位	30kW
马达型号			四对极高惯量
JG20A330015□			JG20A330015
安装法兰盘尺寸		mm	200
质量	无制动器	Kg	77.8
	带制动器		79.9
额定电压		V	AC380
额定输出		W	30000
额定转矩		N • m	191
瞬时最大转矩		N • m	573
转矩常数		N • m/A	3.75
额定转速		r/min	1500
额定电流		Arms	51
线间电阻		Ω	0.4
线间电感		mH	3.7
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	9.25
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	350
电机长度	无制动器	mm	522
	带制动器		522
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

外形尺寸图

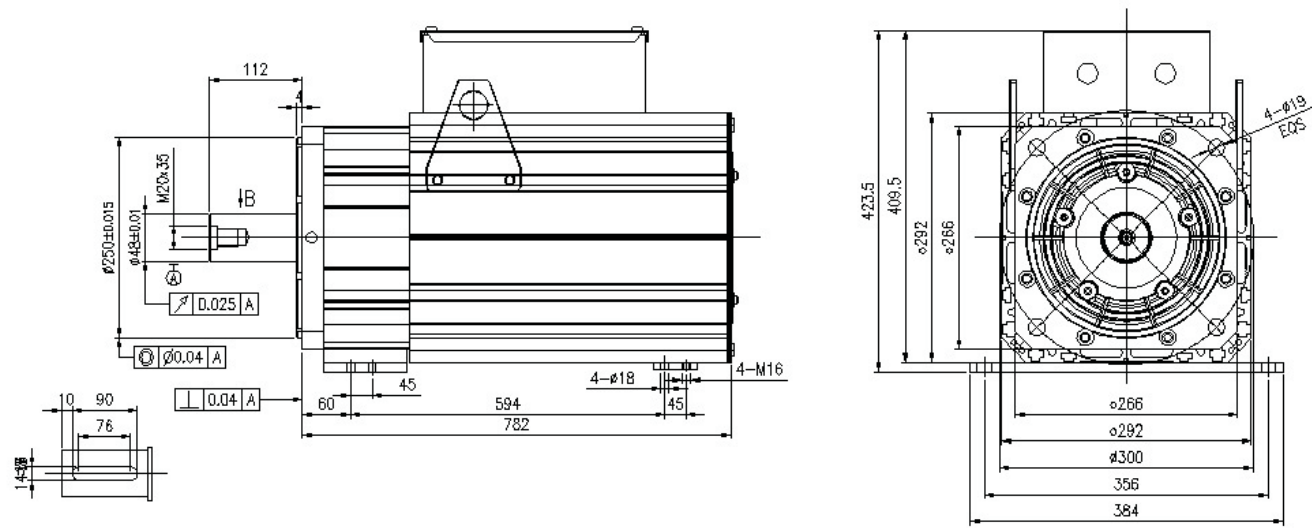
30kW 电机		200 四对极
LA`	无刹车	522
	有刹车	522



2.5 35KW 伺服电机参数表
(7.5KW series servo motors specifications)

项目		单位	35kW
马达型号 JG26A335006□			四对极高惯量 JG26A335006
安装法兰盘尺寸		mm	260
质量	无制动器	Kg	110
	带制动器		112
额定电压		V	AC380
额定输出		W	35000
额定转矩		N • m	555
瞬时最大转矩		N • m	1665
转矩常数		N • m/A	7.82
额定转速		r/min	600
额定电流		Arms	71
线间电阻		Ω	0.4
线间电感		mH	11.1
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	27.75
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	700
电机长度	无制动器		mm
	带制动器		522
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

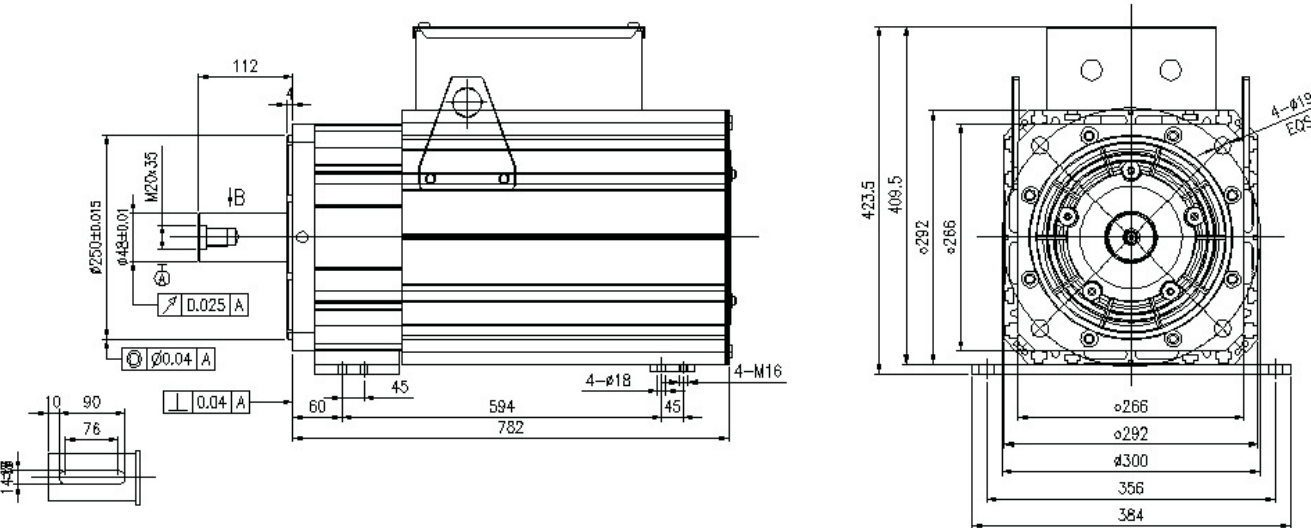
外形尺寸图



2.6 45KW 伺服电机参数表
(45KW series servo motors specifications)

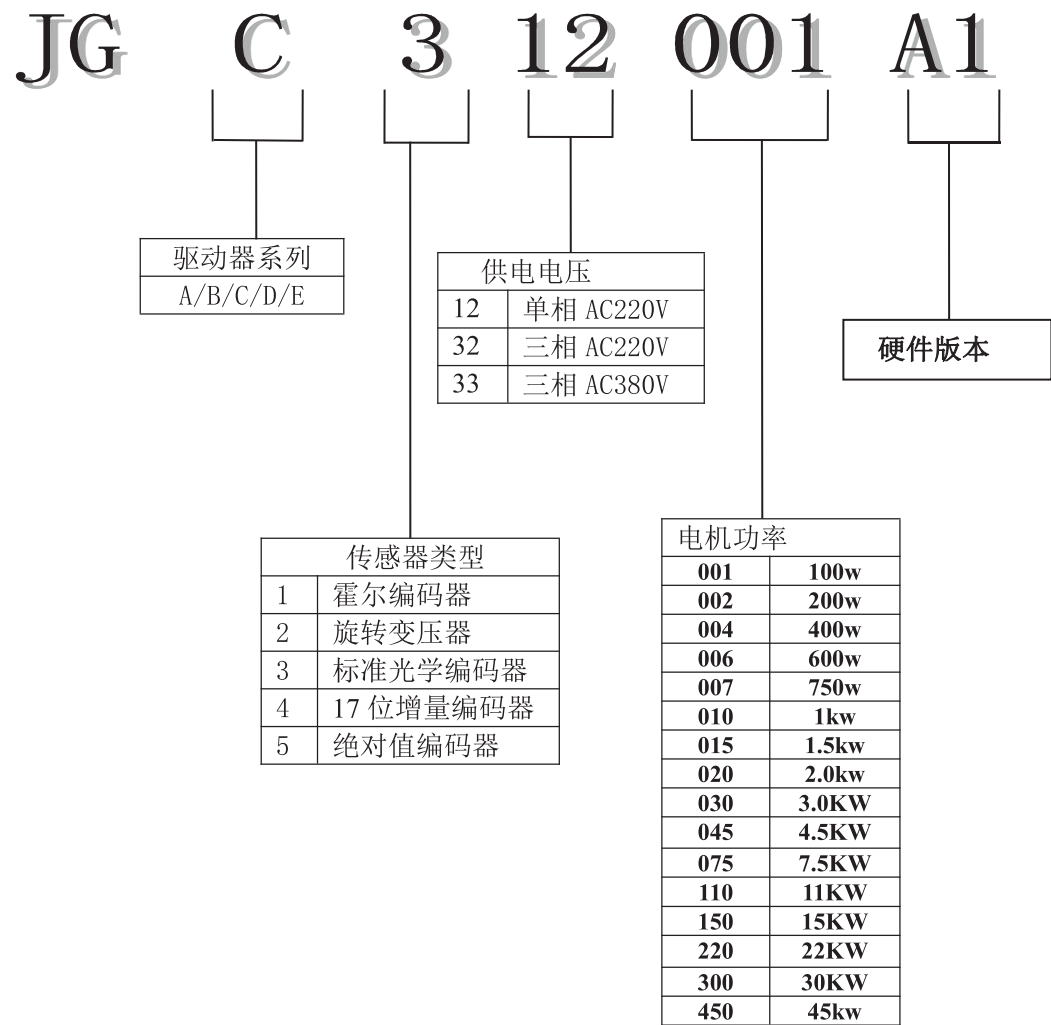
项目		单位	45kW
马达型号 JG26A345006□			四对极高惯量 JG26A345006
安装法兰盘尺寸		mm	260
质量	无制动器	Kg	135
	带制动器		137
额定电压		V	AC380
额定输出		W	45000
额定转矩		N • m	716
瞬时最大转矩		N • m	2148
转矩常数		N • m/A	9.17
额定转速		r/min	600
额定电流		Arms	78
线间电阻		Ω	0.1
线间电感		mH	3.6
编码器线数		PPR	2500
电气时间常数		Ms	9.25
转子惯量	无制动器	×10-4kg • m2	1050
电机长度	无制动器	mm	522
	带制动器		522
制 动 器 规 格	用途	-	刹车与位置保持
	额定电压	V	DC24V±10%
	额定电流	Arms	0.3
	静摩擦转矩	N • m	1.27 以上
	吸合时间	ms	50 100%电压时
	释放时间	ms	15 100%电压时
	释放电压	V	DC1V 以上

外形尺寸图



二 伺服驱动器简要说明

1.1 伺服驱动器目录定义



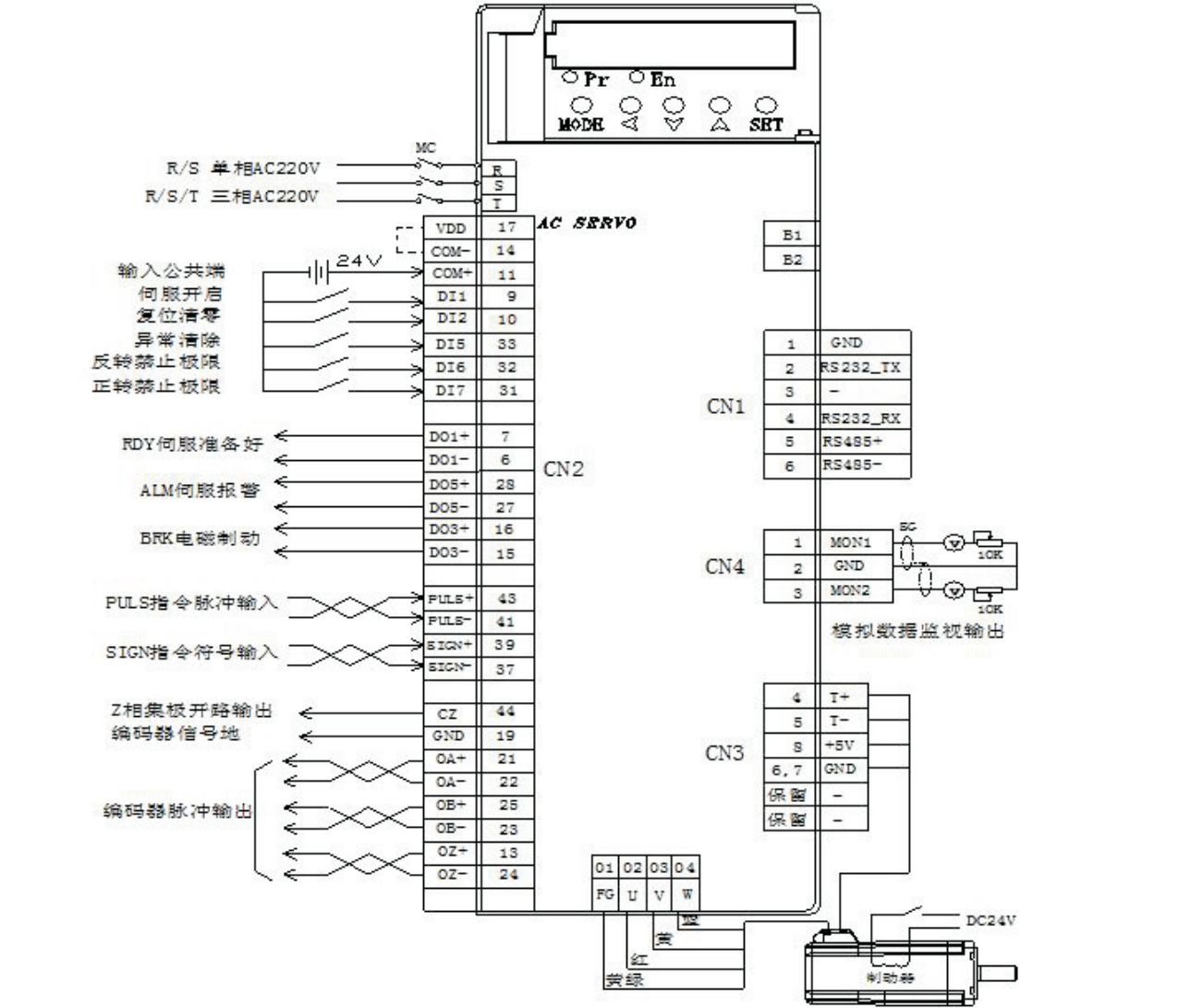
1.2 伺服驱动器参数表

伺服驱动器			400W	750W	1kW	1.5kW	2kW	3kW
所适用的马达代号			JG-B-004	JG-B-007	JG-B-010	JG-B-015	JG-B-020	JG-B-030
基本规格	输入电源	主回路 R、S、T	单相或三相 AC170~253V （200w~3kw） 三相 AC 380V(2kw~47kw)					
			50/60Hz±5%					
	冷却方式		自然冷却		风扇冷却			
	控制方式		三相全波整流 IGBT					
	回授（编码器解析数）		增量式编码器 17bit:					
内部功能	显示及操作		电源指示灯；七位七段显示器；五个功能操作键					
	控制模式		位置（外部脉冲命令）、位置（内部位置命令）、速度、转矩及双模式切换（位置/速度、速度/转矩、位置/转矩）					
	回生刹车		内建刹车晶体（可外接刹车电阻，本体保留安装位置）					
	保护机能		电压低、过电压、过负载、过电流、编码器异常、多机能接点规划异常、内存异常、紧急停止动作、位置误差过大、过速度、CPU 异常、驱动禁止动作、驱动器过热					
	通讯界面		RS-232/RS-485（Modbus）					
	指令控制方式		外部指令脉冲命令/十六组内部缓存器命令					
位置控制模式	外部指令脉动输入	型式	正负缘触发：方向+脉冲、CCW 脉冲+CW 脉冲、相位差脉冲（A 相+B 相）					
		波形	线驱动器 Line Drive（+5V）、开集极 Open Collector（+5~+24V）					
		频率	差动传输方式：500K（低速）~4Mpps（高速） 开集极传输方式：200Kpps					
	电子齿轮比		1/200≤A/B≤200（A=1~65535；B=1~65535）					
	指令平滑方式		低通平滑滤波					
	定位完成判断		0~50000 Pulse					
	前馈增益补偿		0~100%					
速度控制模式	指令控制方式		外部模拟命令/内部缓存器控制					
	外部类 比命令	电压范围	0~±10Vdc/0~4500rpm（内部参数设定）					
		输入阻抗	10K Ω					
	速度控制范围		1：5000					
	速度变动率		负载变动率：0~100%±0.03%以下（在额定转速时） 电压变动率：±10%变动±0.2%以下（在额定转速时） 温度变动率： 0~50℃±0.5%以下（在额定转速时）					
	指令平滑方式		低通及 S 曲线平滑滤波					
	频率特性		550Hz					
	转矩限制		外部如在频定变动（0~100%）最大 0.01%					
零速判定/速度到达判定		0~4500rpm（内部参数设定）						
转矩控制模式	指令控制方式		外部模拟命令					
	外部模拟命令	电压范围	0~±10Vdc/0~±300%					
		输入阻抗	10K Ω					
	指令平滑方式		低通平滑滤波					
	速度限制		内部参数设定					
转矩到达判定		0~300%（内部参数设定）						
输入 / 输出	位置输出	输出型态	A、B、Z 相线驱动输出/Z 相开集极输出					
		分周比	脉波输出 1~8192（内部参数任意数值设定）					
	数字输入	5 点可任意规划	伺服启动、异常警报清除、P/PI 切换、CCW/CW 方向驱动禁止、外部转矩限制、脉波误差量清除、伺服锁定、紧急停止、内部命令速度选择、控制模式切换、增益切换、电子齿轮比分子选择、内部位置命令触发、内部位置命令暂停、外部参考原点、内部位置命令选择、转矩/速度命令反向、转矩模式正转/反转启动					
	数字输出（Photocoupler）	3 点可任意规划	伺服异常警报码、P 动作中、转矩限制中、驱动禁止中、伺服准备完成、伺服异常、零速度信号、机械刹车信号、速度到达信号、定位完成信号					

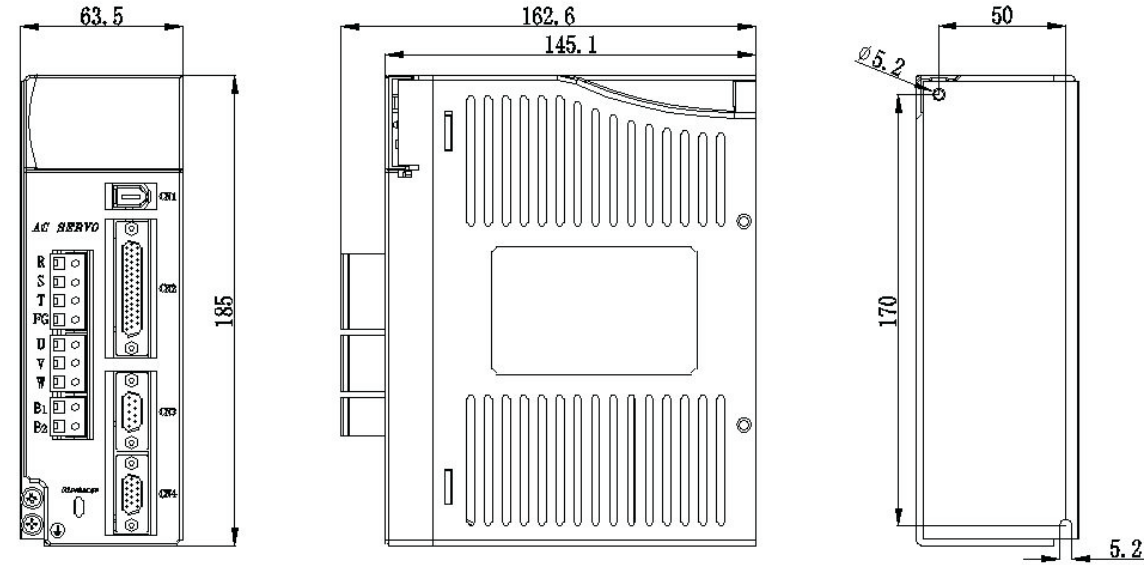
信号	模拟监视输出	2点 可任意规划	速度回授检出、转矩/速度指令/脉波输入指令、
使用环境	安装地点		室内（避免阳光直射） 无腐蚀性雾气（避免油烟易燃瓦斯尘埃）
	标高		海拔 1000M 以下
	温度		操作温度：0~50℃；存储温度：-20~+85℃
	湿度		90%RH 以下（不结露）
	振动		10~57Hz：20m/s ² ；57~150Hz:2G

1.3 伺服驱动器常用接线图

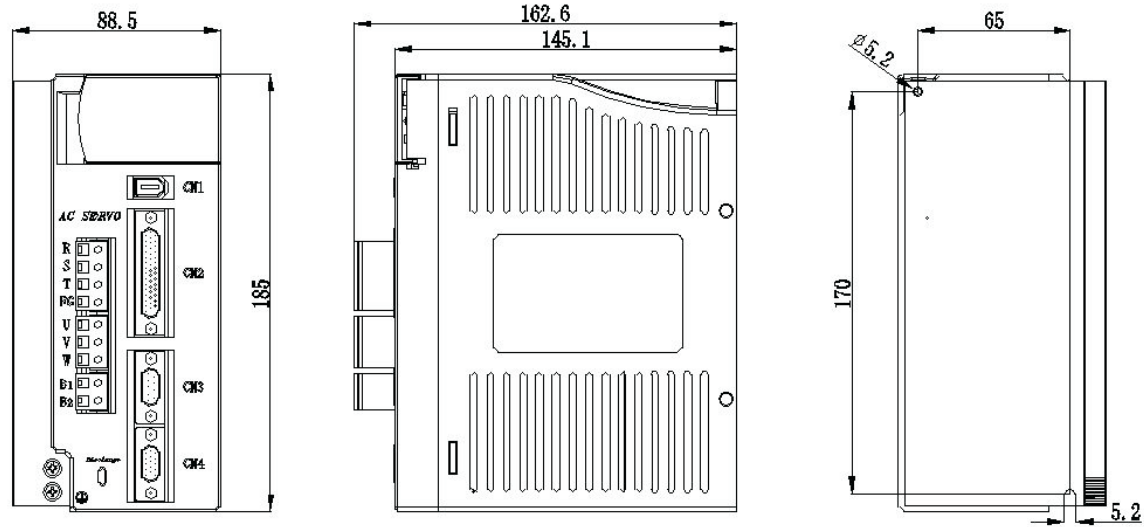
位置控制一般接线图：



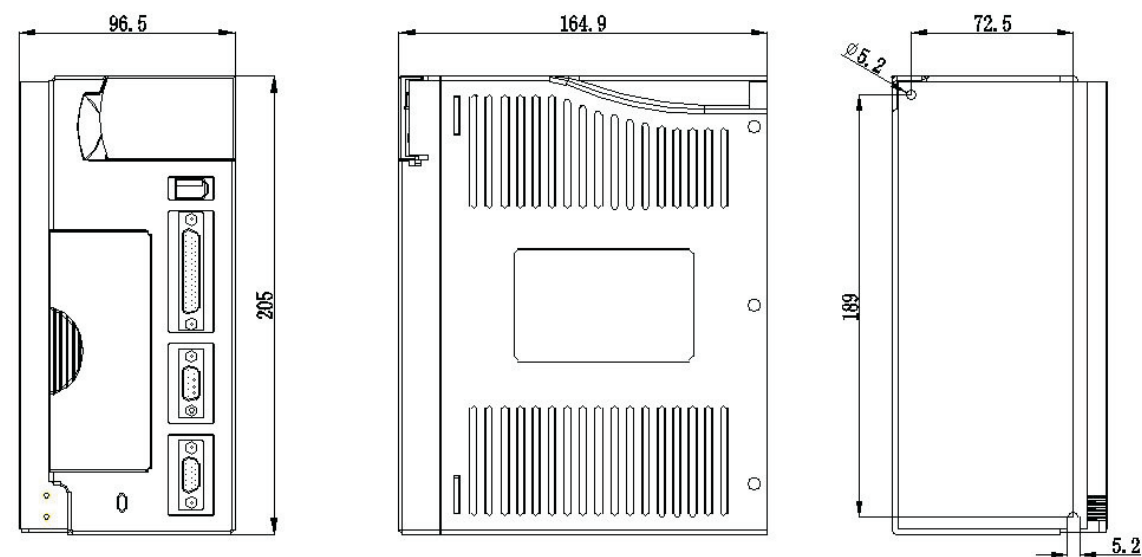
附录：外形尺寸图



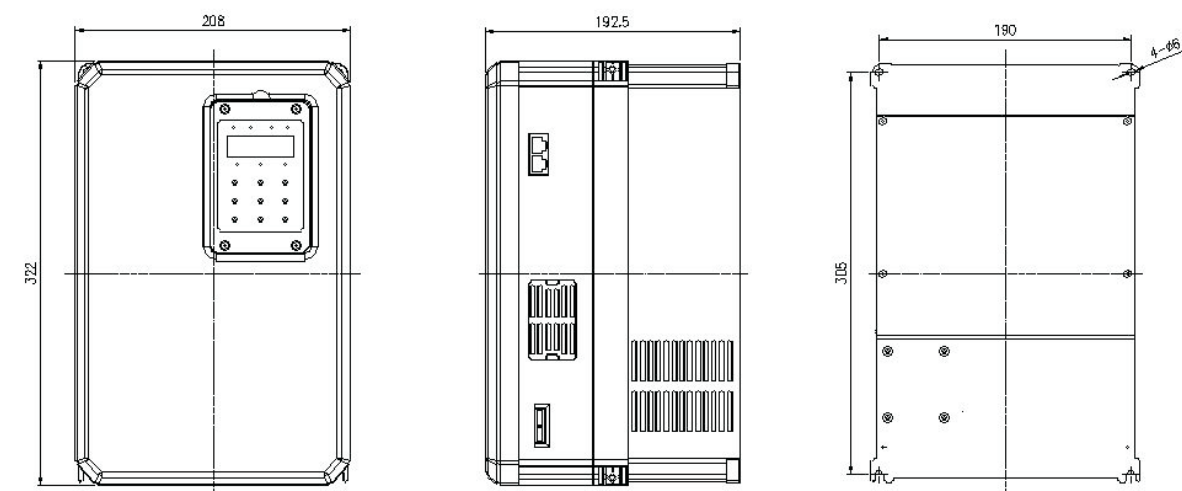
伺服驱动器外形尺寸图 50w-750w



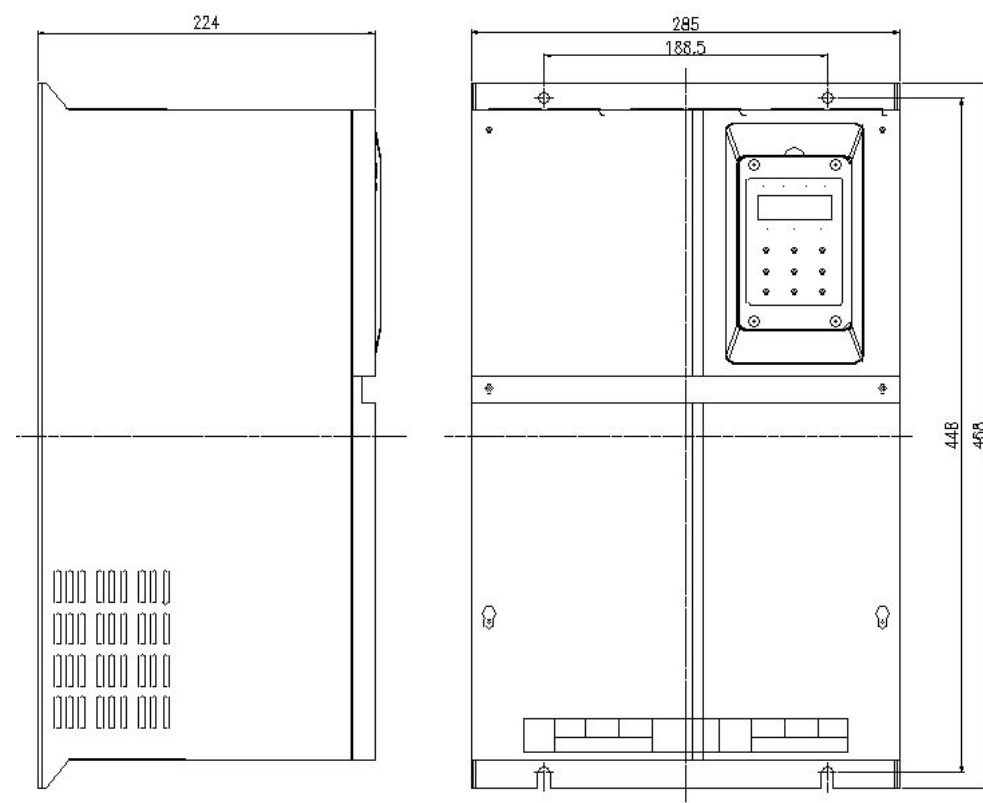
伺服驱动器外形尺寸图 1kw-2kw



伺服驱动器外形尺寸图 2kw-7.5kw



伺服驱动器外形尺寸图 20kw-47kw



伺服驱动器外形尺寸图 7.5kw-15kw

1.4 金恭伺服常用型号配套表

5 对极伺服 20 位增量式

法兰	功率	转速	编码器	电机型号	驱动器型号	转矩
60	200W	3000rpm	20bit	JG060-B5-00230-ML	JG-D512-002	0.64N*m
60	400W	3000rpm	20bit	JG060-B5-00430-ML	JG-D512-004	1.27N*m
60	600W	3000rpm	20bit	JG060-B5-00630-ML	JG-D512-006	1.91N*m
80	750W	3000rpm	20bit	JG080-B5-00730-ML	JG-D512-007	2.39N*m
80	1.0KW	3000rpm	20bit	JG080-B5-01030-ML	JG-D512-010	3.18N*m
110	1.0KW	2500rpm	20bit	JG110-B5-01025-MS	JG-D512-010	3.82N*m
110	1.5KW	2500rpm	20bit	JG110-B5-01525-MS	JG-D512-015	5.73N*m
110	1.8KW	3000rpm	20bit	JG110-B5-01830-ML	JG-D512-020	5.73N*m
130	1.0KW	2000rpm	20bit	JG130-B5-01020-MH	JG-D512-010	4.78N*m
130	1.5KW	2000rpm	20bit	JG130-B5-01020-MH	JG-D512-015	7.16N*m
130	2.0KW	2000rpm	20bit	JG130-B5-01520-MH	JG-D532-020	9.55N*m
130	2.6KW	2500rpm	20bit	JG130-B5-02625-MH	JG-D532-030	9.93N*m
130	3.0KW	2000rpm	20bit	JG130-B5-03020-MH	JG-D532-030	14.32N*m
180	3KW	1500rpm	20bit	JG180-B5-03015-MH	JG-D533-030	19N*m
180	4.5KW	2000rpm	20bit	JG180-B3-04520-MH	JG-D533-045	21.5N*m
180	5.5KW	1500rpm	20bit	JG180-B3-05515-MH	JG-D533-055	35N*m
180	7.5KW	1500rpm	20bit	JG180-B3-07515-MH	JG-D533-075	48N*m

★ 非常感谢您选购本公司交流伺服系统，该目录仅供部分产品参阅，未收录的产品规格请联系本公司业务代表咨询

2500 线伺服电机驱动器

法兰	功率	转速	编码器	电机型号	驱动器型号	转矩
60	200W	3000rpm	2500 线	JG060-B3-00230-ML	JG-B312-002	0.64N*m
60	400W	3000rpm	2500 线	JG060-B3-00430-ML	JG-B312-004	1.27N*m
60	600W	3000rpm	2500 线	JG060-B3-00630-ML	JG-B312-006	1.91N*m
80	750W	3000rpm	2500 线	JG080-B3-00730-ML	JG-B312-007	2.39N*m
80	1.0KW	3000rpm	2500 线	JG080-B3-01030-ML	JG-B312-010	3.18N*m
110	1.0KW	2500rpm	2500 线	JG110-B3-01025-MS	JG-B312-010	3.82N*m
110	1.5KW	2500rpm	2500 线	JG110-B3-01525-MS	JG-B312-015	5.73N*m
110	1.8KW	3000rpm	2500 线	JG110-B3-01830-ML	JG-B312-020	5.73N*m
130	1.0KW	2000rpm	2500 线	JG130-B3-01020-MH	JG-B312-010	4.78N*m
130	1.5KW	2000rpm	2500 线	JG130-B3-01515-MH	JG-B312-015	9.55N*m
130	2.0KW	2000rpm	2500 线	JG130-B3-02020-MH	JG-B332-020	9.55N*m
130	2.6KW	2500rpm	2500 线	JG130-B3-02625-MH	JG-B332-030	9.93N*m
130	3.0KW	2000rpm	2500 线	JG130-B3-03020-MH	JG-B332-030	14.33N*m
180	3KW	1500rpm	2500 线	JG180-B3-03015-MH	JG-B333-030	19N*m
180	4.5KW	2000rpm	2500 线	JG180-B3-04520-MH	JG-B333-045	21.5N*m
180	5.5KW	1500rpm	2500 线	JG180-B3-05515-MH	JG-B333-055	35N*m
180	7.5KW	1500rpm	2500 线	JG180-B3-07515-MH	JG-B333-075	48N*m

2500 磁编伺服电机驱动器

法兰	功率	转速	编码器	电机型号	驱动器型号	转矩
60	200W	3000rpm	磁编 2500	JG060-B1-00230-ML	JG-B312-002	0.64N*m
60	400W	3000rpm	磁编 2500	JG060-B1-00430	JG-B312-004	1.27N*m
80	750W	3000rpm	磁编 2500	JG080-B1-00730-ML	JG-B312-007	2.39N*m
80	1.0KW	3000rpm	磁编 2500	JG080-B1-01030-ML	JG-B312-010	3.18N*m

★ 非常感谢您选购本公司交流伺服系统，该目录仅供部分产品参阅，未收录的产品规格请联系本公司业务代表咨询。

5 对极 17 位单圈绝对值编码器伺服电机

法兰	功率	转速	编码器	电机型号	驱动器型号	转矩
40	100W	3000rpm	17bit 单圈	JG040-A4-00130-ML	JG-D412-001	0.32N*m
60	200W	3000rpm	17bit 单圈	JG060-B4-00230-ML	JG-D412-002	0.64N*m
60	400W	3000rpm	17bit 单圈	JG060-B4-00430-ML	JG-D412-004	1.27N*m
80	750W	3000rpm	17bit 单圈	JG080-B4-00730-ML	JG-D412-007	2.39N*m
80	1.0KW	3000rpm	17bit 单圈	JG080-B4-01030-ML	JG-D412-01	3.18N*m
110	1.0KW	2500rpm	17bit 单圈	JG110-B4-01025-ML	JG-D412-01	3.82N*m
110	1.5KW	2500rpm	17bit 单圈	JG110-B4-01525-ML	JG-D412-015	5.73N*m
130	1.0KW	2000rpm	17bit 单圈	JG130-B4-01020-ML	JG-D412-010	4.78N*m
130	1.5KW	2000rpm	17bit 单圈	JG130-B4-01520-ML	JG-D412-015	7.16N*m
130	2.0KW	2000rpm	17bit 单圈	JG130-B4-02020-ML	JG-D412-020	9.55N*m
130	3.0KW	2000rpm	17bit 单圈	JG130-B4-03020-ML	JG-D412-030	14.32N*m

5 对极 23 位多圈绝对值编码器伺服电机

法兰	功率	转速	编码器	电机型号	驱动器型号	转矩
40	100W	3000rpm	23bit 多圈	JG040-A6-00130-ML	JG-D612-001	0.32N*m
60	200W	3000rpm	23bit 多圈	JG060-B6-00230-ML	JG-D612-002	0.64N*m
60	400W	3000rpm	23bit 多圈	JG060-B6-00430-ML	JG-D612-004	1.27N*m
80	750W	3000rpm	23bit 多圈	JG080-B6-00730-ML	JG-D612-007	2.39N*m
80	1.0KW	3000rpm	23bit 多圈	JG080-B6-01030-ML	JG-D612-010	3.18N*m
110	1.0KW	2500rpm	23bit 多圈	JG110-B6-01025-ML	JG-D612-010	3.82N*m
110	1.5KW	2500rpm	23bit 多圈	JG110-B6-01525-ML	JG-D612-015	5.73N*m
130	1.0KW	2000rpm	23bit 多圈	JG130-B6-01020-ML	JG-D612-010	4.78N*m
130	1.5KW	2000rpm	23bit 多圈	JG130-B6-01520-ML	JG-D612-015	7.16N*m
130	2.0KW	2000rpm	23bit 多圈	JG130-B6-02020-ML	JG-D612-020	9.55N*m
130	3.0KW	2000rpm	23bit 多圈	JG130-B6-03020-ML	JG-D612-030	14.32N*m

★ 非常感谢您选购本公司交流伺服系统，该目录仅供部分产品参阅，未收录的产品规格请联系本公司业务代表咨询。