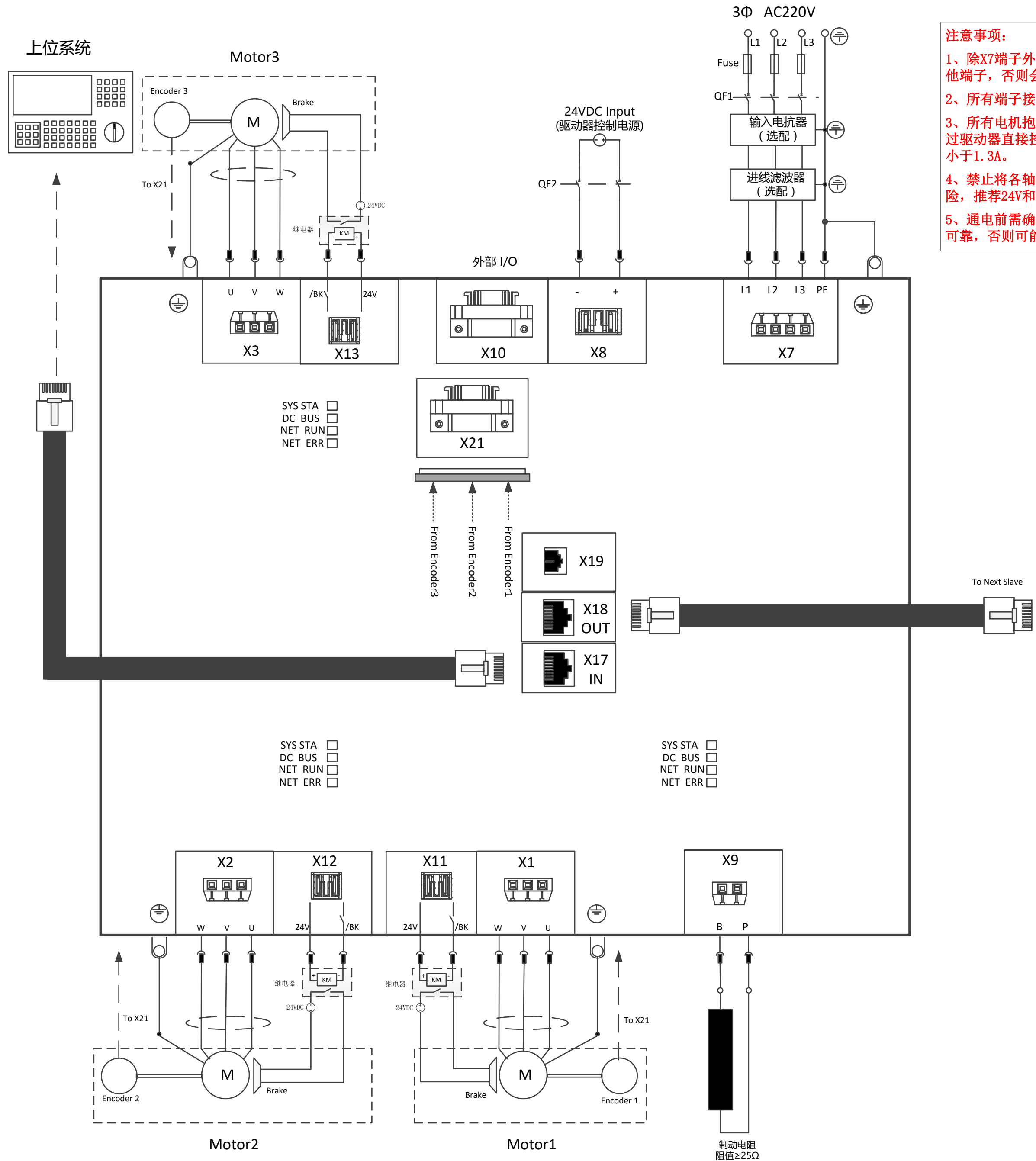


说明：对于单相220V动力电源输入，接L1、L3端子。



- 注意事项：**
- 1、除X7端子外，严禁将动力电源输入端接入到其他端子，否则会损坏产品。
  - 2、所有端子接入的输入电压严禁超出允许范围。
  - 3、所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如果通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。
  - 4、禁止将各轴的/BK端短接在一起，否则会产生危险，推荐24V和/BK单独连接对应电机抱闸。
  - 5、通电前需确保接线线序正确，连接可靠、绝缘可靠，否则可能会损坏产品。

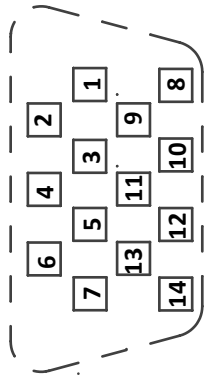
**电机抱闸回路接线要求：**  
所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。

文件号：		CDR3-V2系列伺服驱动器系统接线图	
修订	电机抱闸接线增加继电器接线	2017/1/16	郝方超
修订	增加制动电阻阻值要求	2017/1/16	郝方超
修订	说明	日期	作者
修订		日期	检查
创建	创建	2015/04/09	张俊丰
清能德创电气技术(北京)有限公司		版本	1.2
		页	1 OF 5

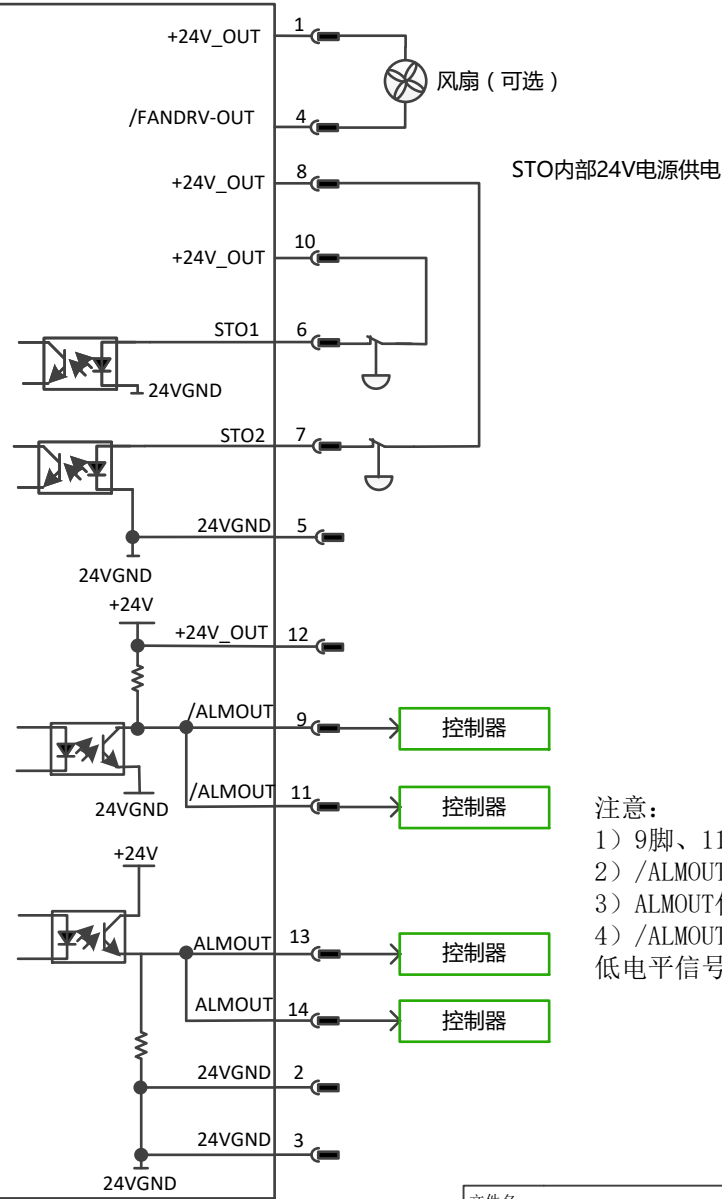




外部I/O连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



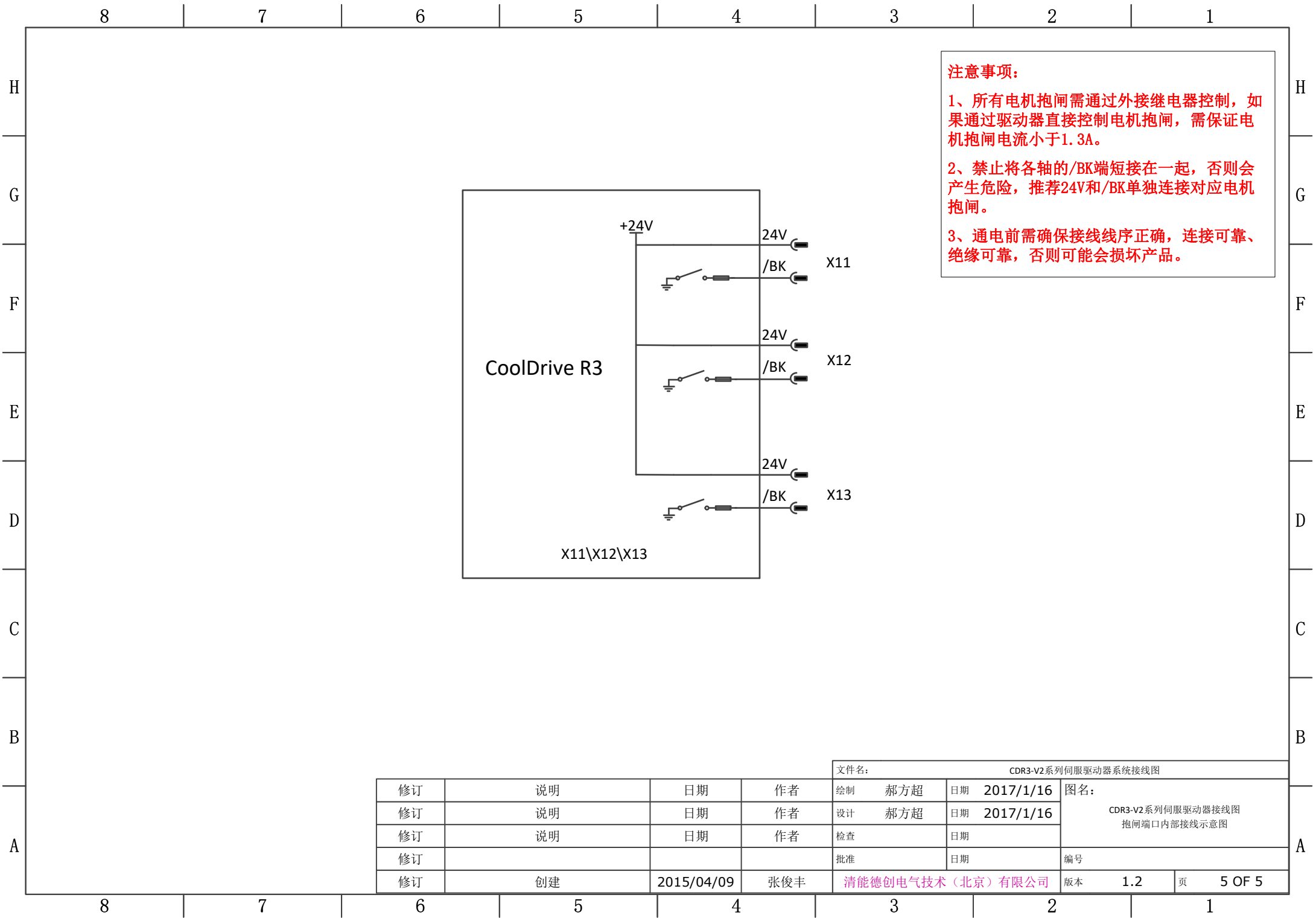
X10



- 注意：
- 1) 9脚、11脚、13脚、14脚为输出端口
  - 2) /ALMOUT代表低电平有效
  - 3) ALMOUT代表高电平有效
  - 4) /ALMOUT和ALMOUT端口根据控制器接收高电平还是低电平信号二选一应用

文件名: CDR3-V2系列伺服驱动器系统接线图

修订	说明	日期	作者	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR3-V2系列伺服驱动器外部I/O接线图 -STO内部24V电源供电接线方法		
修订	说明	日期	作者	设计	郝方超	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查		日期				
修订				批准		日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			版本	1.2	页	4 OF 5



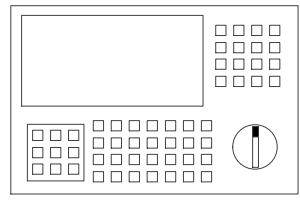
				文件名: CDR3-V2系列伺服驱动器系统接线图					
修订	说明	日期	作者	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR3-V2系列伺服驱动器接线图 抱闸端口内部接线示意图	
修订	说明	日期	作者	设计	郝方超	日期	2017/1/16		
修订	说明	日期	作者	检查		日期			
修订				批准		日期		编号	
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			版本	1.2	页 5 OF 5

说明：对于单相220V动力电源输入，接L1、L3端子。

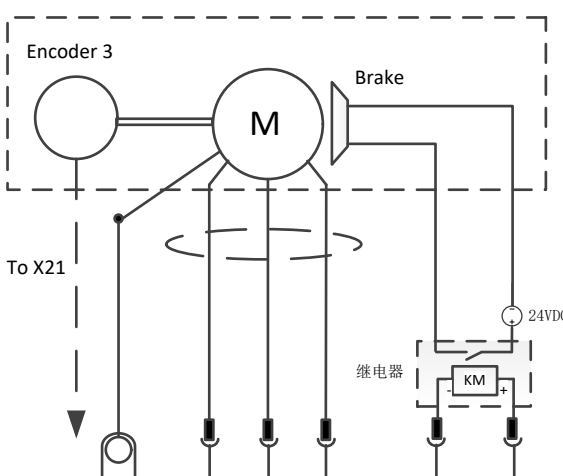
3Φ AC220V

- 注意事项：**
- 1、除X7端子外，严禁将动力电源输入端接入到其他端子，否则会损坏产品。
  - 2、所有端子接入的输入电压严禁超出允许范围。
  - 3、所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如果通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。
  - 4、禁止将各轴的/BK端短接在一起，否则会产生危险，推荐24V和/BK单独连接对应电机抱闸。
  - 5、通电前需确保接线线序正确，连接可靠、绝缘可靠，否则可能会损坏产品。

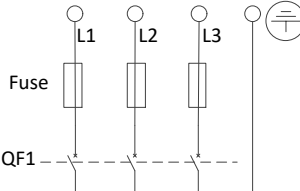
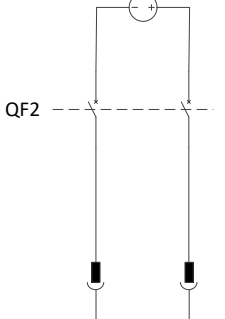
上位系统



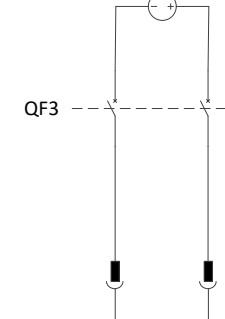
Motor3



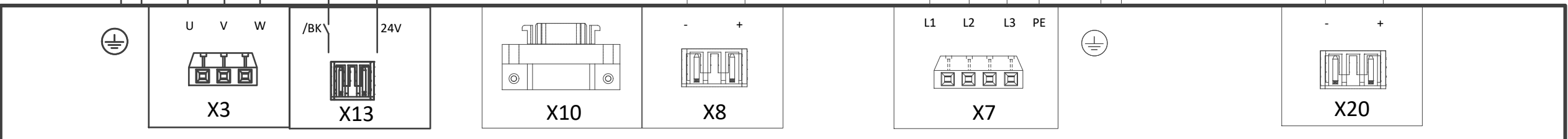
24VDC Input (驱动器控制电源)



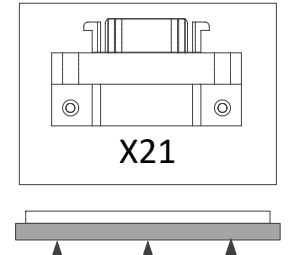
24VDC Input (驱动器控制电源)



外部 I/O



- SYS STA
- DC BUS
- NET RUN
- NET ERR



X19

X17 IN

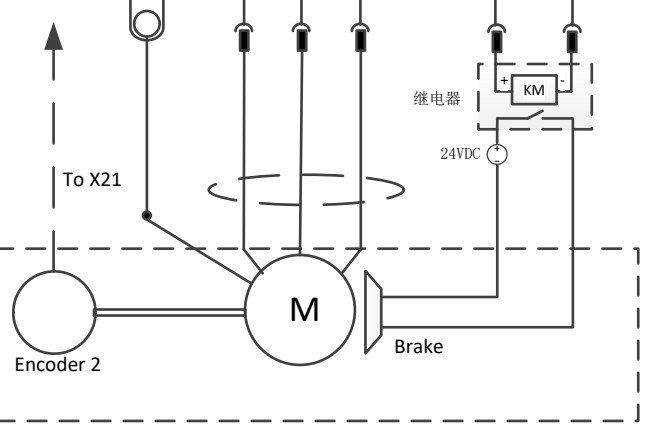
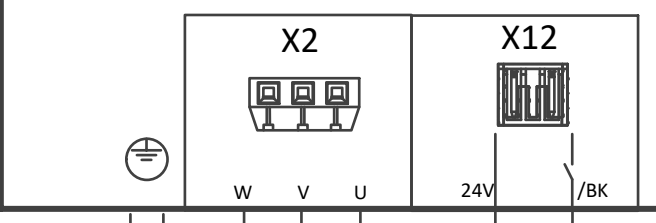
X18 OUT

To Next Slave

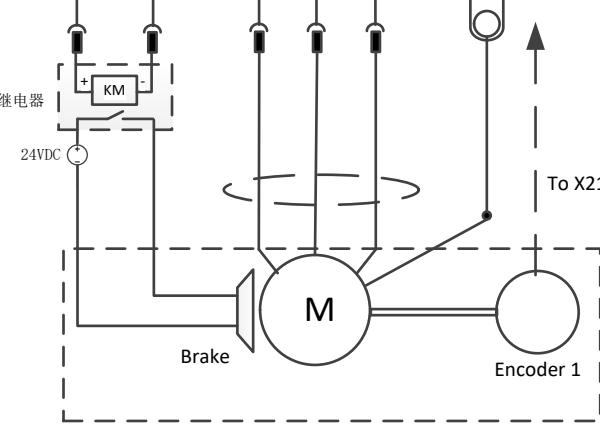
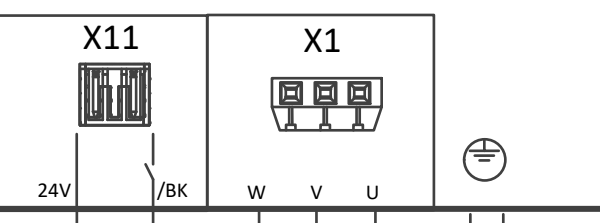
- SYS STA
- DC BUS
- NET RUN
- NET ERR

- SYS STA
- DC BUS
- NET RUN
- NET ERR

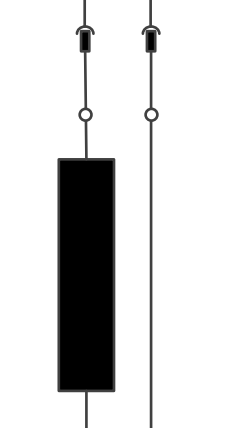
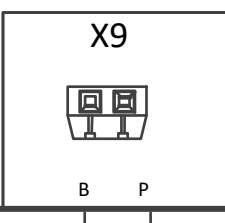
- SYS STA
- DC BUS
- NET RUN
- NET ERR



Motor2



Motor1

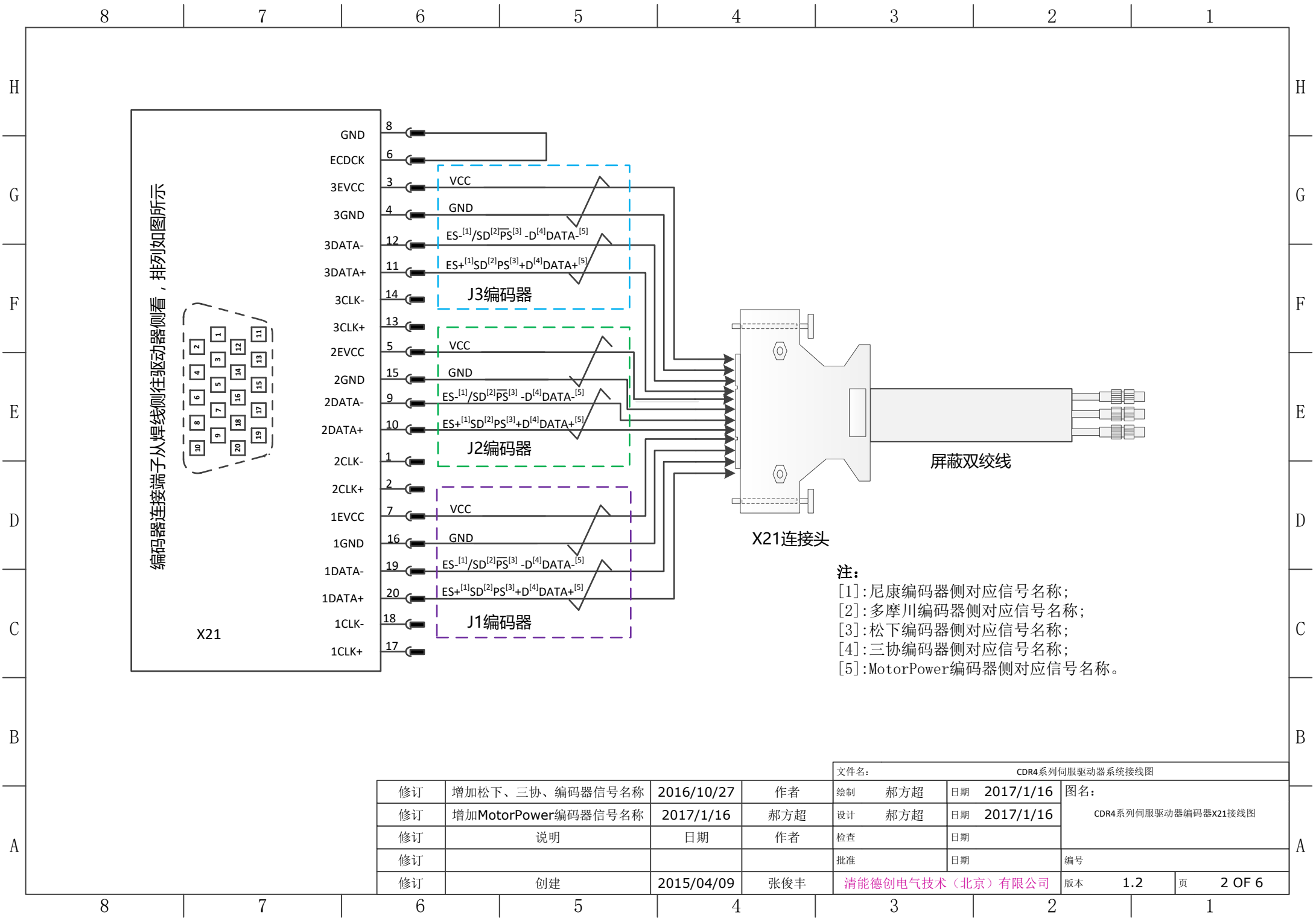


Motor4

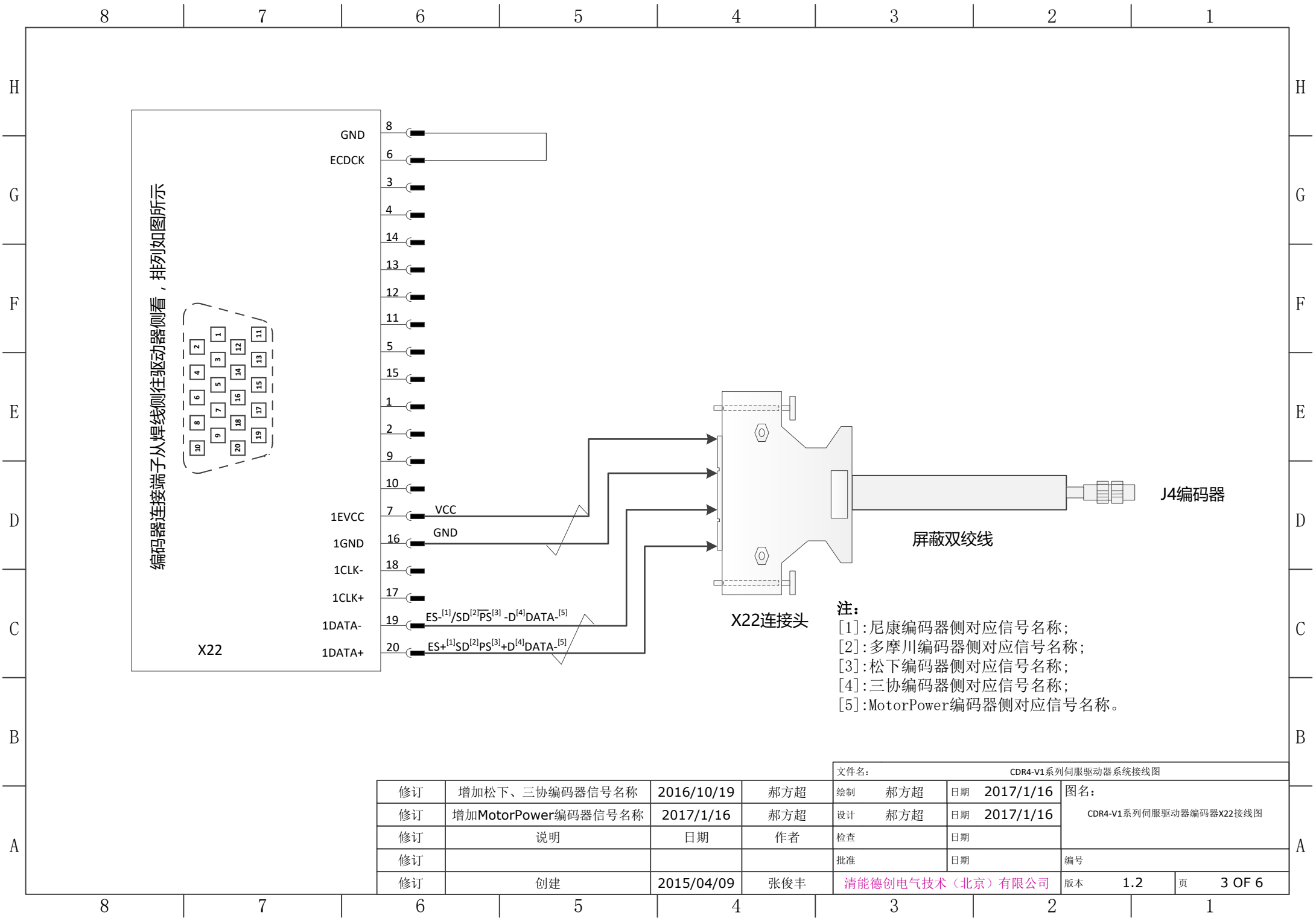
制动电阻阻值≥25Ω

**电机抱闸回路接线要求：**  
所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。

文件号：CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图				图名：CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图			
修订	电机抱闸接线增加继电器接线	2017/1/16	郝方超	绘制	郝方超	日期	2017/1/16
修订	增加制动电阻阻值要求	2017/1/16	郝方超	设计	郝方超	日期	2017/1/16
修订	说明	日期	作者	检查	日期	批准	日期
创建	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司	版本	1.2	页 1 OF 6



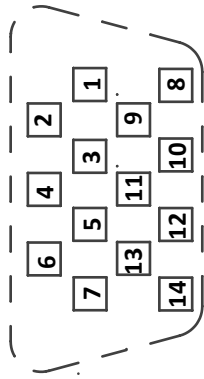
		文件名: CDR4系列伺服驱动器系统接线图	
修订	增加松下、三协、编码器信号名称	2016/10/27	作者 绘制 郝方超 日期 2017/1/16
修订	增加MotorPower编码器信号名称	2017/1/16	设计 郝方超 日期 2017/1/16
修订	说明	日期	检查 日期
修订			批准 日期
修订	创建	2015/04/09	张俊丰 清能德创电气技术(北京)有限公司 版本 1.2 页 2 OF 6



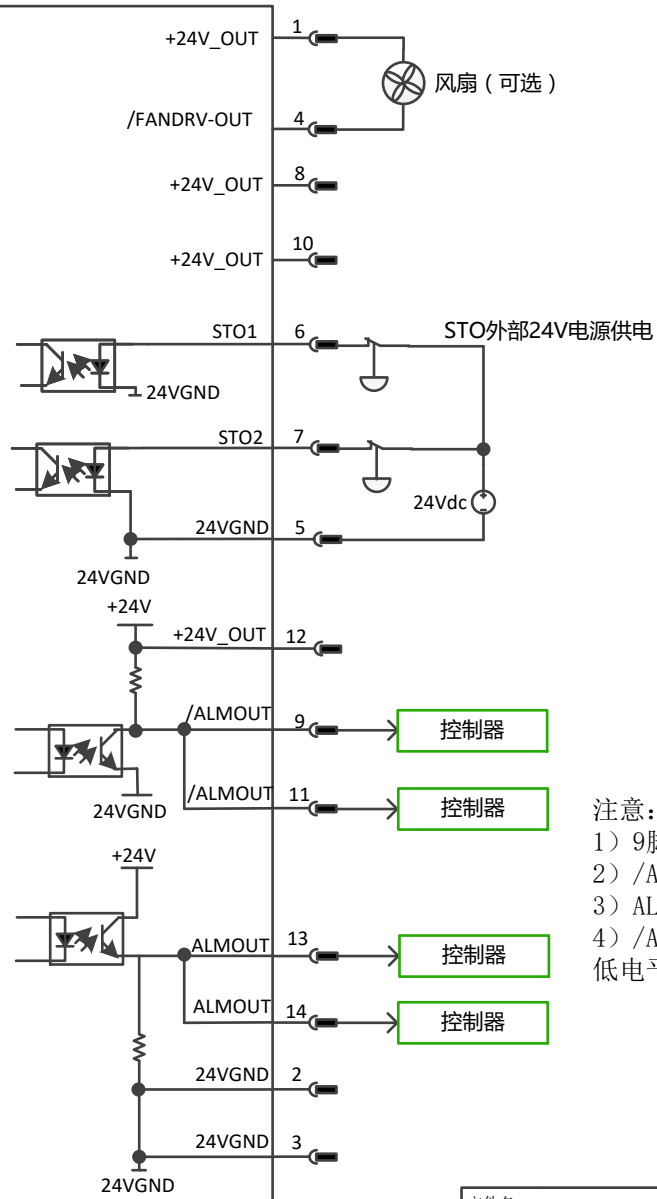
				文件名: CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图				
修订	增加松下、三协编码器信号名称	2016/10/19	郝方超	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR4-V1系列伺服驱动器编码器X22接线图
修订	增加MotorPower编码器信号名称	2017/1/16	郝方超	设计	郝方超	日期	2017/1/16	
修订	说明	日期	作者	检查		日期		编号
修订				批准		日期		版本
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			页	3 OF 6



外部I/O连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



X10



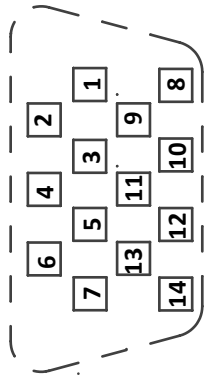
注意:

- 1) 9脚、11脚、13脚、14脚为输出端口
- 2) /ALMOUT代表低电平有效
- 3) ALMOUT代表高电平有效
- 4) /ALMOUT和ALMOUT端口根据控制器接收高电平还是低电平信号二选一应用

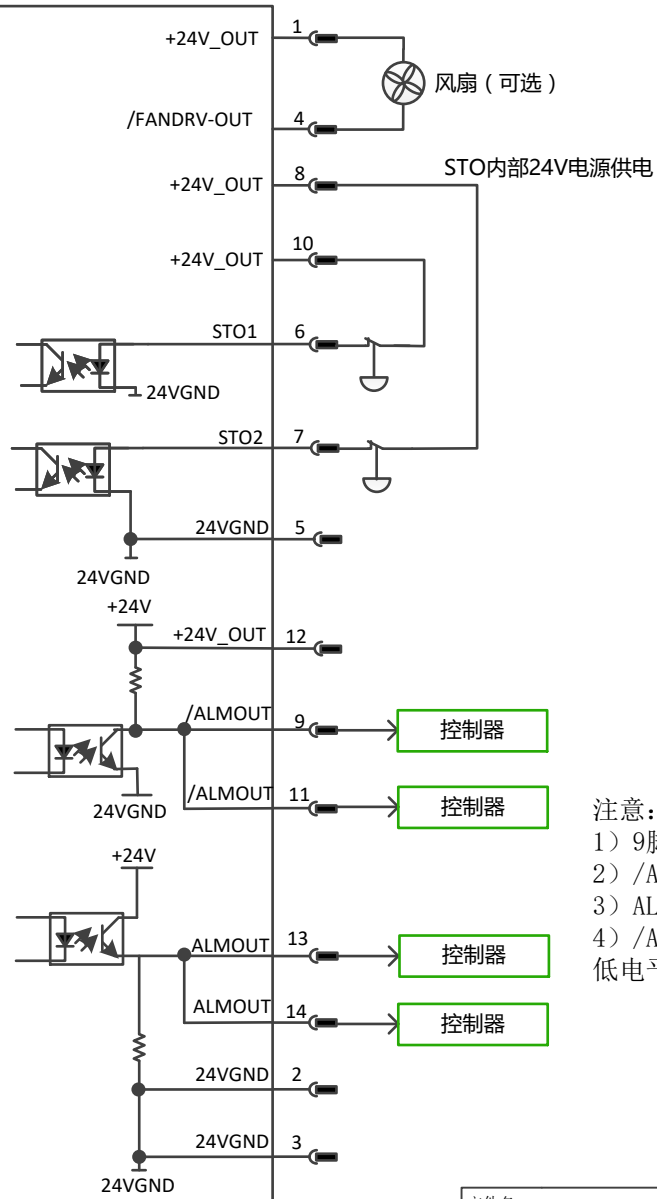
文件名: CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图

修订	说明	日期	作者	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR4-V1系列伺服驱动器外部I/O接线图 -STO外部24V电源供电接线方法		
修订	说明	日期	作者	设计	郝方超	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查		日期				
修订				批准		日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			版本	1.2	页	4 OF 6

外部I/O连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



X10



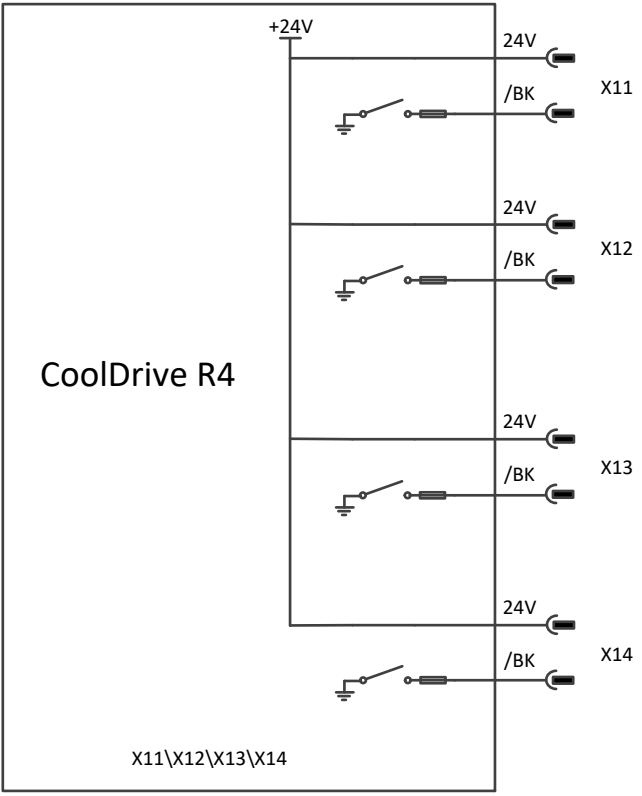
- 注意：
- 1) 9脚、11脚、13脚、14脚为输出端口
  - 2) /ALMOUT代表低电平有效
  - 3) ALMOUT代表高电平有效
  - 4) /ALMOUT和ALMOUT端口根据控制器接收高电平还是低电平信号二选一应用

文件名: CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图

修订	说明	日期	作者	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR4-V1系列伺服驱动器外部I/O接线图 -STO内部24V电源供电接线方法		
修订	说明	日期	作者	设计	郝方超	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查		日期				
修订				批准		日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			版本	1.2	页	5 OF 6

**注意事项:**

- 1、所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如果通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。
- 2、禁止将各轴的/BK端短接在一起，否则会产生危险，推荐24V和/BK单独连接对应电机抱闸。
- 3、通电前需确保接线线序正确，连接可靠、绝缘可靠，否则可能会损坏产品。

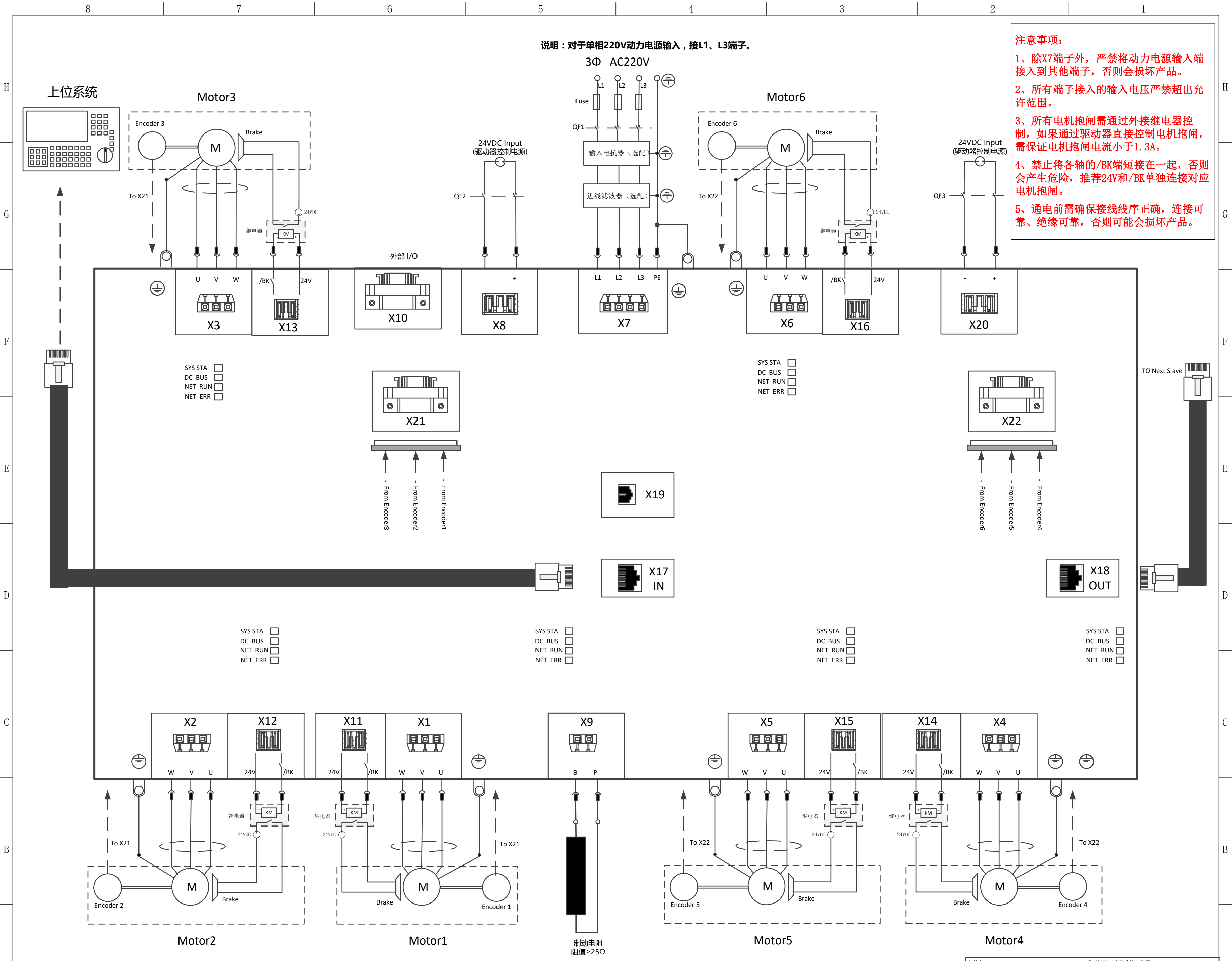


					文件名: CDR4-V1系列伺服驱动器系统接线图					
修订	说明	日期	作者	绘制	郝方超	日期	2017/1/16	图名: CDR4-V1系列伺服驱动器接线图 抱闸端口内部接线示意图		
修订	说明	日期	作者	设计	郝方超	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查		日期				
修订				批准		日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司			版本	1.2	页	6 OF 6

说明：对于单相220V动力电源输入，接L1、L3端子。

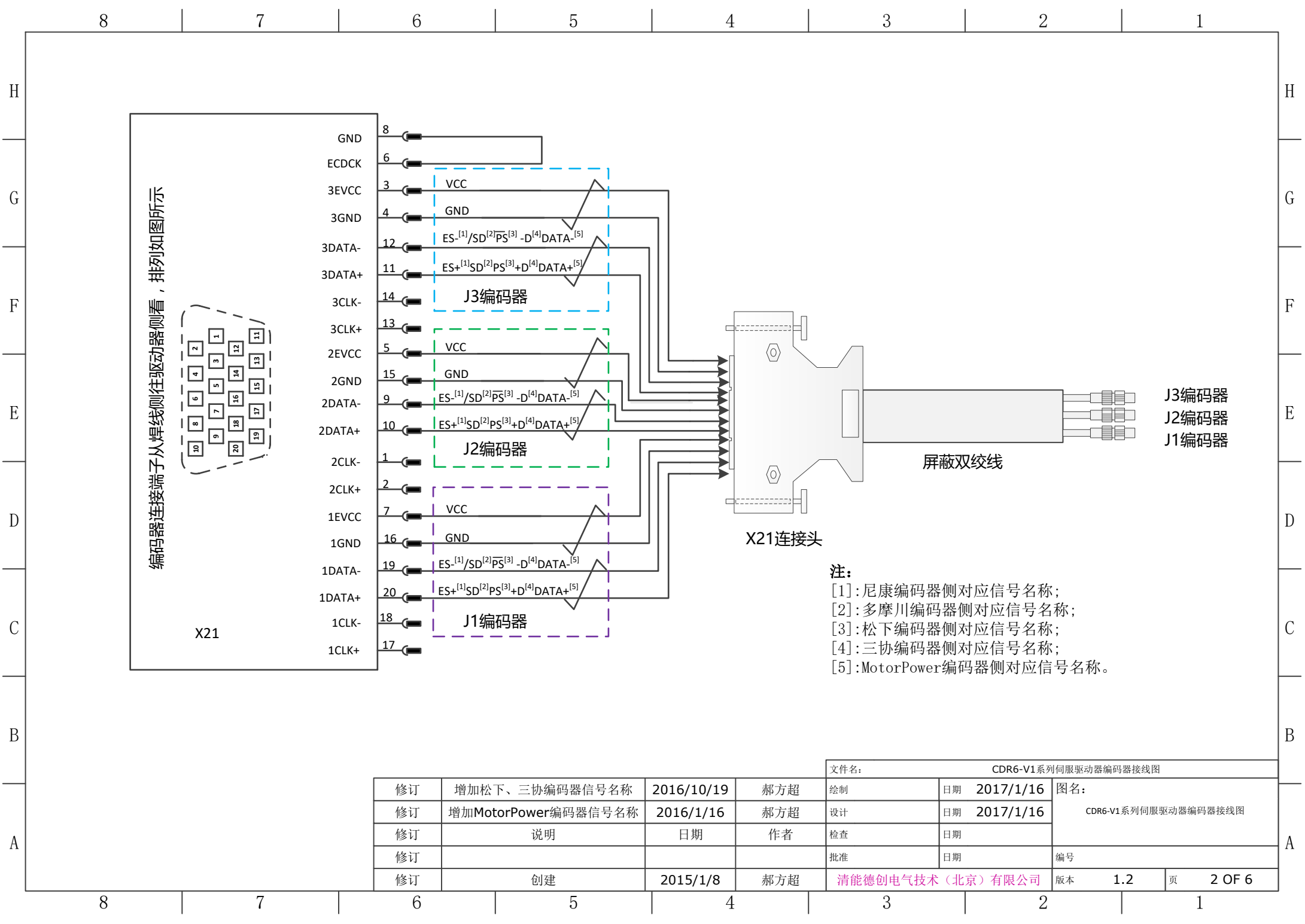
注意事项：

- 1、除X7端子外，严禁将动力电源输入端接入到其他端子，否则会损坏产品。
- 2、所有端子接入的输入电压严禁超出允许范围。
- 3、所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如果通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。
- 4、禁止将各轴的/BK端短接在一起，否则会产生危险，推荐24V和/BK单独连接对应电机抱闸。
- 5、通电前需确保接线线序正确，连接可靠、绝缘可靠，否则可能会损坏产品。

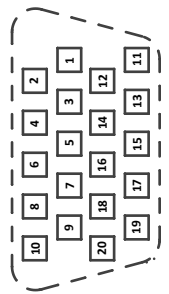


电机抱闸回路接线要求：  
所有电机抱闸需通过外接继电器控制，如通过驱动器直接控制电机抱闸，需保证电机抱闸电流小于1.3A。

文件号：CDR6-V1系列伺服驱动器系统接线图			图名：CDR6-V1系列伺服驱动器系统接线图		
修订	电机抱闸接线增加继电器接线	2017/1/16	郝方超	绘制	郝方超
修订	增加制动电阻阻值要求	2017/1/16	郝方超	设计	郝方超
修订	说明	日期	作者	检查	日期
修订				批准	日期
创建	创建	2015/1/8	郝方超	清能德创电气技术(北京)有限公司	版本 1.2 页 1 OF 6



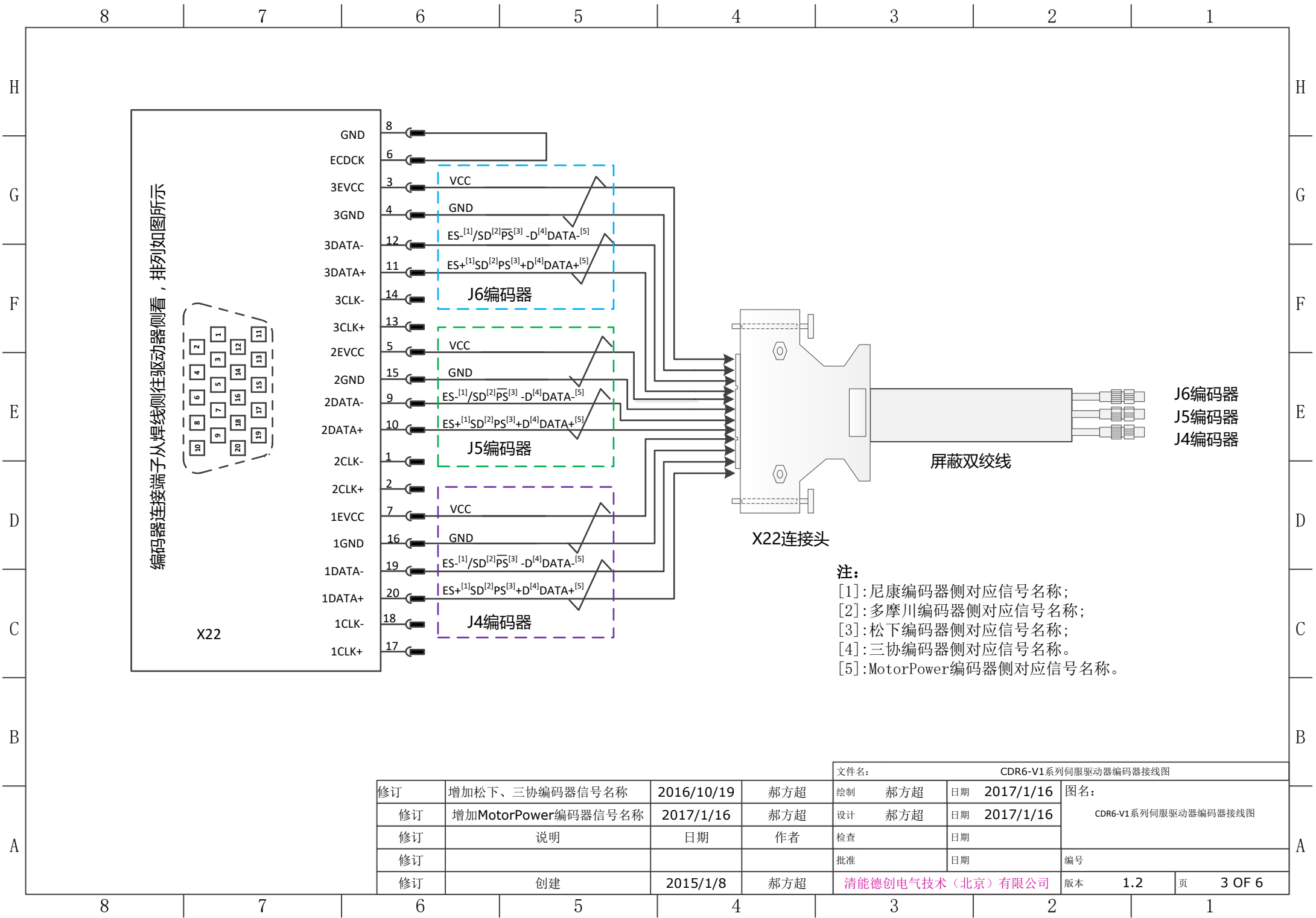
编码器连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



X21

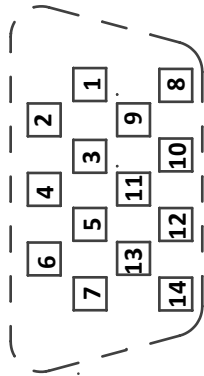
**注：**  
 [1]: 尼康编码器侧对应信号名称;  
 [2]: 多摩川编码器侧对应信号名称;  
 [3]: 松下编码器侧对应信号名称;  
 [4]: 三协编码器侧对应信号名称;  
 [5]: MotorPower编码器侧对应信号名称。

				文件名: CDR6-V1系列伺服驱动器编码器接线图			
修订	增加松下、三协编码器信号名称	2016/10/19	郝方超	绘制	日期 2017/1/16	图名: CDR6-V1系列伺服驱动器编码器接线图	
修订	增加MotorPower编码器信号名称	2016/1/16	郝方超	设计	日期 2017/1/16		
修订	说明	日期	作者	检查	日期	编号	
修订	创建	2015/1/8	郝方超	批准	日期	版本 1.2 页 2 OF 6	

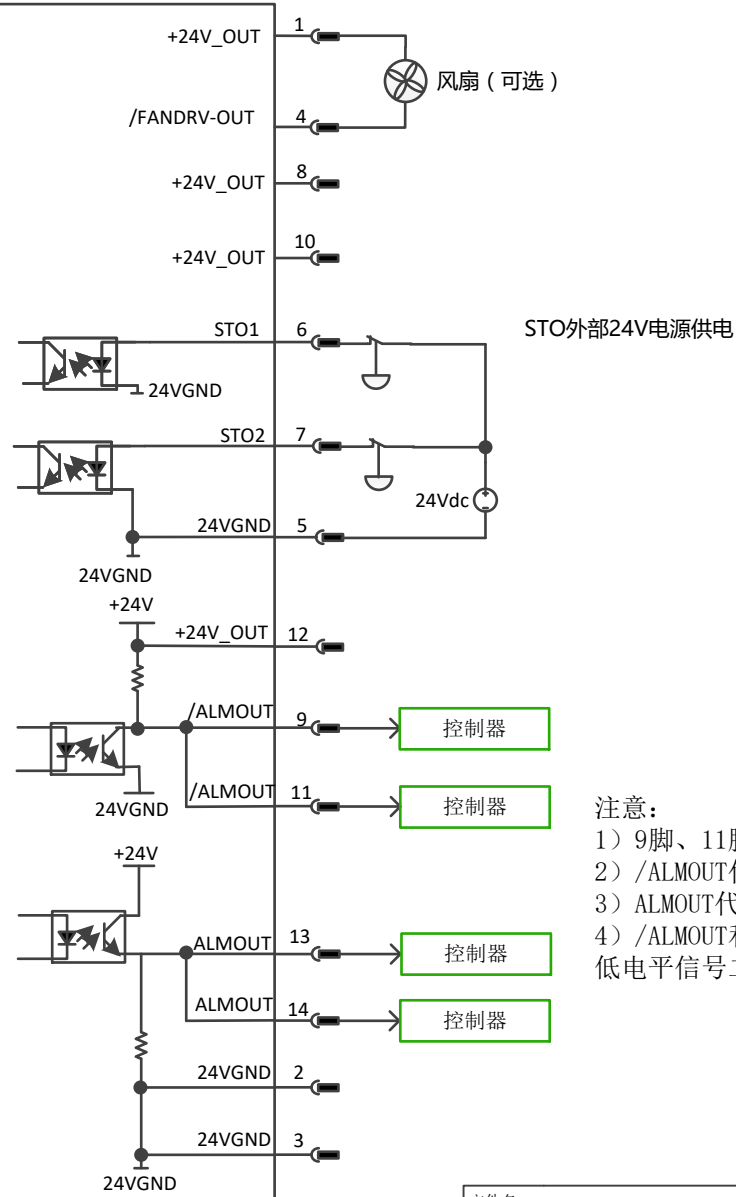


				文件名: CDR6-V1系列伺服驱动器编码器接线图			
修订	增加松下、三协编码器信号名称	2016/10/19	郝方超	绘制	郝方超	日期	2017/1/16
修订	增加MotorPower编码器信号名称	2017/1/16	郝方超	设计	郝方超	日期	2017/1/16
修订	说明	日期	作者	检查		日期	
修订				批准		日期	
修订	创建	2015/1/8	郝方超	清能德创电气技术(北京)有限公司		版本	1.2
						页	3 OF 6

外部I/O连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



X10



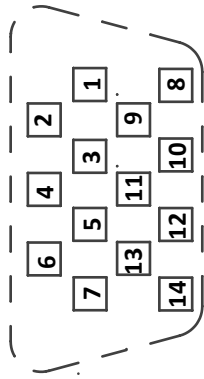
STO外部24V电源供电

- 注意：
- 1) 9脚、11脚、13脚、14脚为输出端口
  - 2) /ALMOUT代表低电平有效
  - 3) ALMOUT代表高电平有效
  - 4) /ALMOUT和ALMOUT端口根据控制器接收高电平还是低电平信号二选一应用

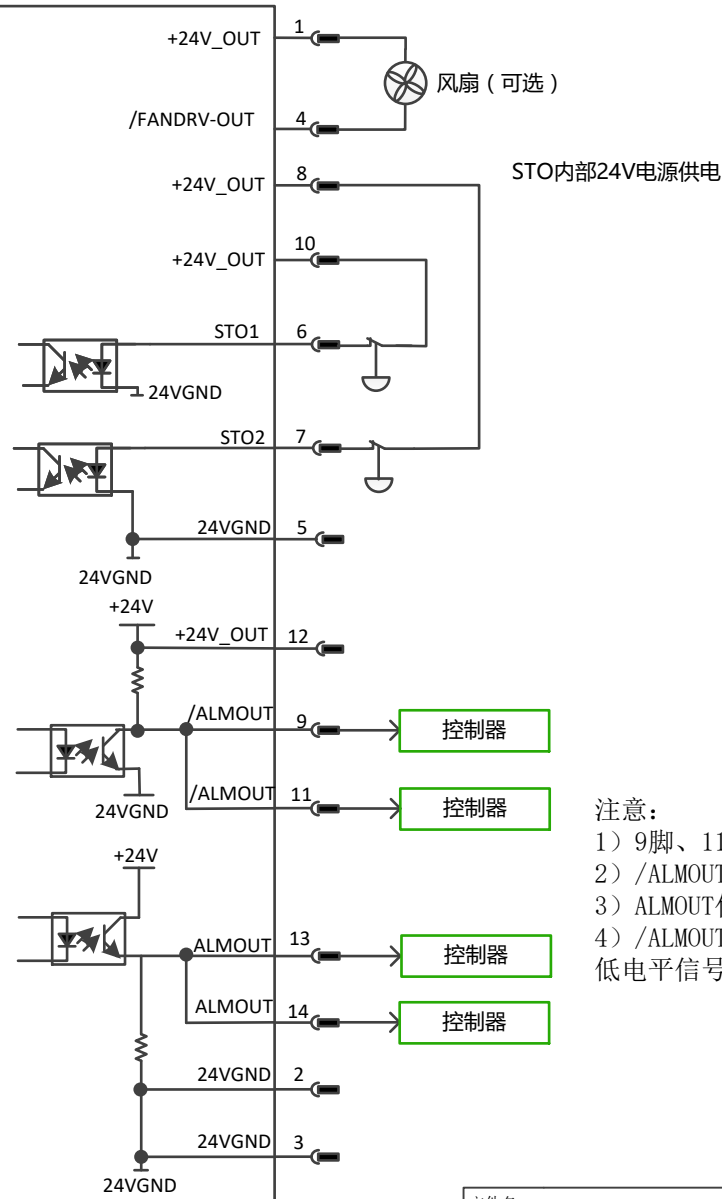
文件名: CDR6-V1系列伺服驱动器系统接线图

修订	说明	日期	作者	绘制	日期	2017/1/16	图名: CDR6-V1系列伺服驱动器外部I/O接线图 -STO外部24V电源供电接线方法		
修订	说明	日期	作者	设计	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查	日期				
修订				批准	日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司		版本	1.2	页	4 OF 6

外部I/O连接端子从焊线侧往驱动器侧看，排列如图所示



X10



STO内部24V电源供电

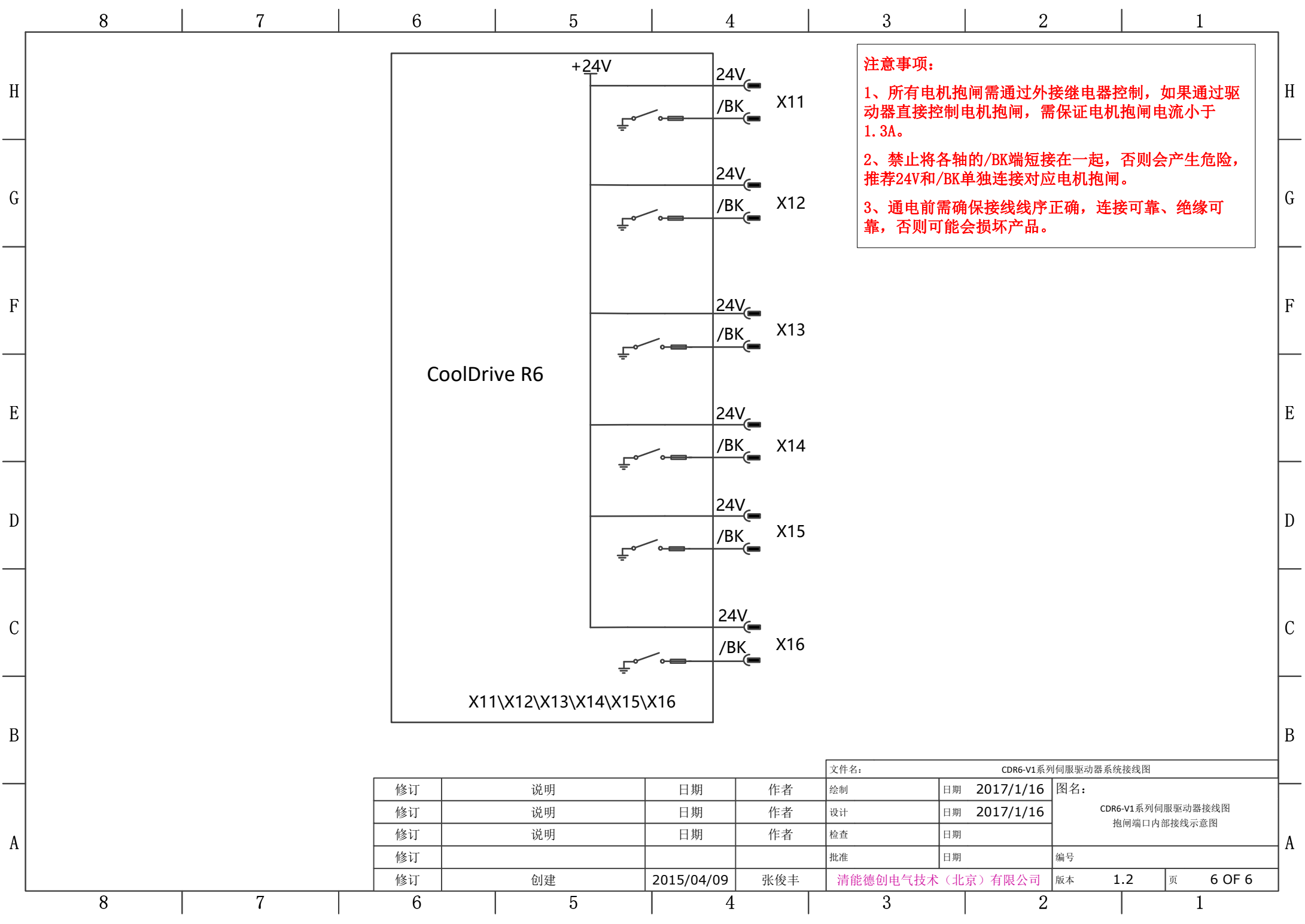
注意：

- 1) 9脚、11脚、13脚、14脚为输出端口
- 2) /ALMOUT代表低电平有效
- 3) ALMOUT代表高电平有效
- 4) /ALMOUT和ALMOUT端口根据控制器接收高电平还是低电平信号二选一应用

文件名：CDR6-V1系列伺服驱动器系统接线图

修订	说明	日期	作者	绘制	日期	2017/1/16	图名： CDR6-V1系列伺服驱动器外部I/O接线图 -STO内部24V供电接线方法		
修订	说明	日期	作者	设计	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查	日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	批准	日期				
				清能德创电气技术（北京）有限公司		版本	1.2	页	5 OF 6





					文件名: CDR6-V1系列伺服驱动器系统接线图				
修订	说明	日期	作者	绘制	日期	2017/1/16	图名: CDR6-V1系列伺服驱动器接线图 抱闸端口内部接线示意图		
修订	说明	日期	作者	设计	日期	2017/1/16			
修订	说明	日期	作者	检查	日期				
修订				批准	日期		编号		
修订	创建	2015/04/09	张俊丰	清能德创电气技术(北京)有限公司		版本	1.2	页	6 OF 6