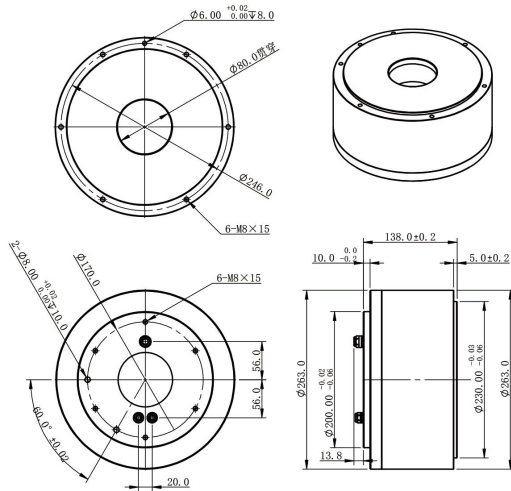


DD马达产品

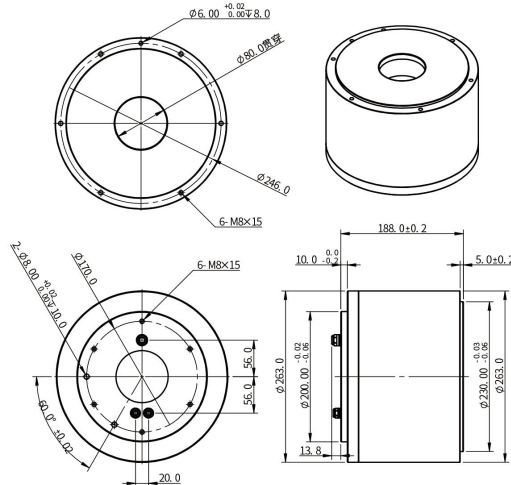
马达型号: JRM263-138

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM263-138
连续力矩 Continuous torque	N.m	150.0
连续电流 Continuous current	Arms	7.1
最大转矩 Maximum torque	N.m	300
最大电流 Maximum current	Arms	14.2
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	21.9
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	3.9
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	13.4
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.15
电机重量 Motor weight	kg	35
最高转速 Highest speed	rpm	120
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	16384
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	40000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	400
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



马达型号: JRM263-188

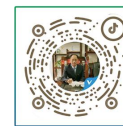
性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM263-188
连续力矩 Continuous torque	N.m	250.0
连续电流 Continuous current	Arms	7.1
最大转矩 Maximum torque	N.m	500
最大电流 Maximum current	Arms	14.2
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	35.2
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	6.7
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	22.8
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.21
电机重量 Motor weight	kg	47.5
最高转速 Highest speed	rpm	100
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	16384
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	40000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	400
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



高响应/高精度/高扭矩

杰相达—— DD马达选型手册

DD MOTOR SELECTION MANUAL



王同学抖音号



微信公众号

陈志峰:18925281609; 周洪芬:18938090955

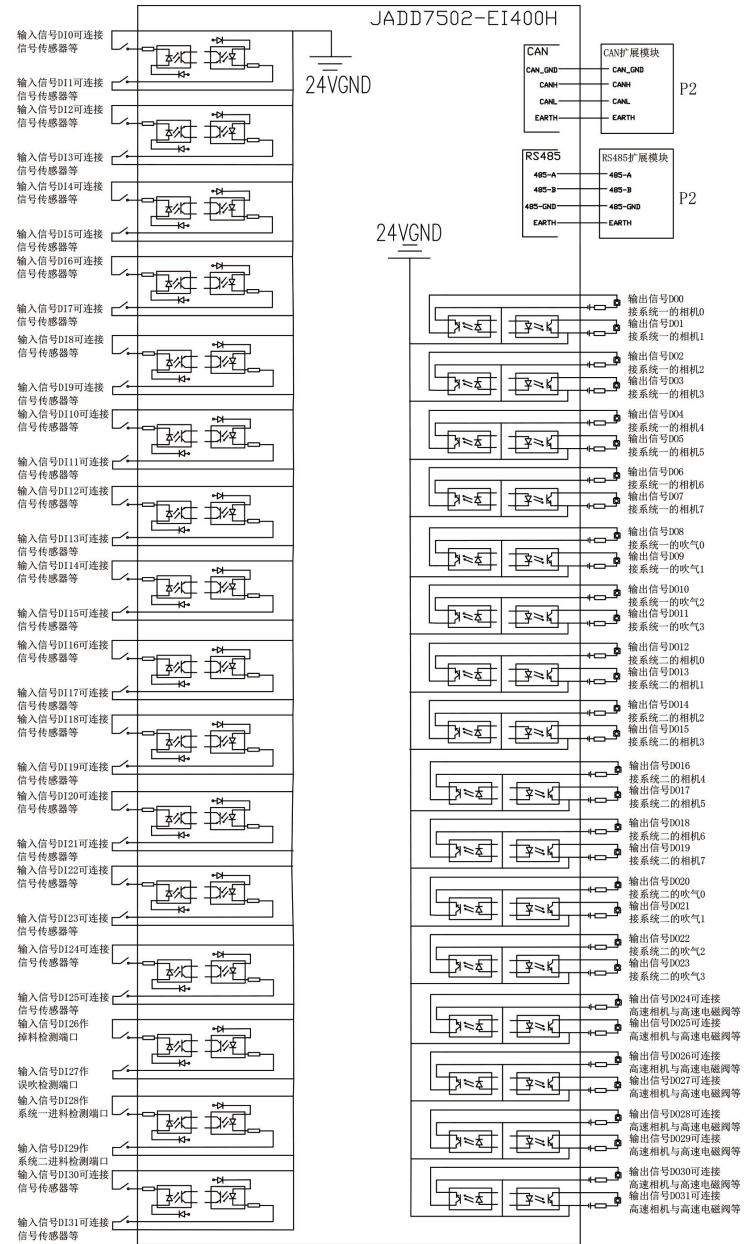
办事处: 苏州、无锡、浙江、济南

网址: <http://www.jxrobot.com/>

光学筛选机DD马达驱控一体化控制器

· 驱控一体接口及典型接线图

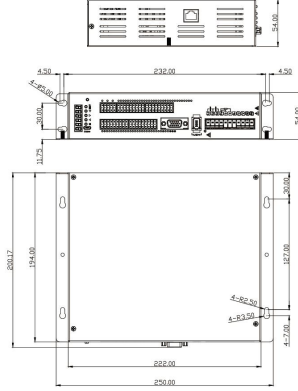
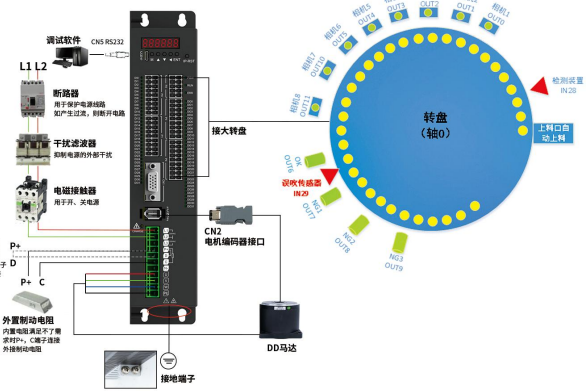
产品型号	JADD7502-EI400H	伺服部分规格	
供电电源	单相AC180V-240V, 50/60Hz	连续输出电流Arms	5.5
结构简单	驱控一体, 空间节省, 安装方便	最大输出电流Arms	16.9
接线简单	驱动器与控制器信号电路内部连通, 无需外部接线	制动处理功能	有内置制动电阻, 可外加制动电阻
使用简单	集成视觉分选工艺包, 可以直接使用	控制方式	单相整流, IGBT, PWM控制, 正弦波电流驱动方式
功能丰富	高速分选; 双分选系统; 多相机控制(最多32个); 多电磁阀控制(最多32个); 智能物料筛选; 误吹检测; 自动分仓; 自动分拣; 自动工站定位	编码器	23位单圈/多圈绝对值
		编码器分频输出	任意分频输出
		速度控制范围	1:600
		速度环带宽	2KHz
		转矩控制精度	±2%
扩展方便	光源扩展控制; IO扩展控制; 支持C++、C#、LABVIEW、 VB.NET、VB; 分选专用函数库	过载能力	3倍
		IO输入	32路输入(多相机控制最多32个)
		IO输出	32路输出多电磁阀控制(最多32个)
安全保护机制	完善的伺服及分选安全保护机制	绝对值编码器回零	可设置绝对位置作为机械原点
调试简单	可按键或PC上位机调试, 分选参数便捷配置	通讯功能	CN5: USB连接PC机调试用
		电流环倍频控制技术	载波频率8K; 电流环采样频率48K; 电流环带宽4KHz
		速度观测器技术	特定场合, 可提高刚性/降低噪音/ 运行更平稳



· 驱动器接口配置图

· 大转盘

· 安装尺寸图

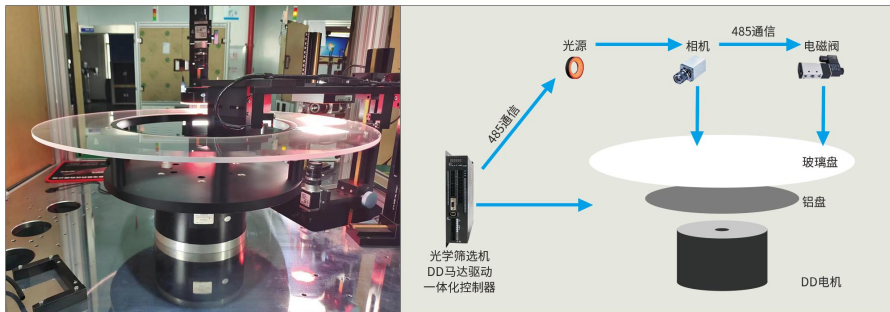


·IO端口定义

P0端子各管脚定义				P1端子各管脚定义				P2端子各管脚定义			
管脚号	标号	定义	说明	管脚号	标号	定义	说明	管脚号	标号	定义	说明
1	24V GND	+24V的地		1	24V GND	+24V的地		1	CANH	CAN 差分数据+	可用于IO扩展
2	24V GND	+24V的地		2	24V GND	+24V的地		2	CANL	CAN 差分数据-	
3	IN0	数字输入0	自定义输入端口	3	IN16	数字输入16	自定义输入端口	3	CAN_GND	CAN 电源地信号	控制卡和扩展模块的地必须相连
4	IN1	数字输入1	自定义输入端口	4	IN17	数字输入17	自定义输入端口				
5	IN2	数字输入2	自定义输入端口	5	IN18	数字输入18	自定义输入端口	4	EARTH	CAN 屏蔽地/安规地	建议使用屏蔽线,并将屏蔽层接入到EARTH
6	IN3	数字输入3	自定义输入端口	6	IN19	数字输入19	自定义输入端口				
7	IN4	数字输入4	自定义输入端口	7	IN20	数字输入20	自定义输入端口	5	485A	485-A	可用于光源控制器和高速电磁阀控制器扩展
8	IN5	数字输入5	自定义输入端口	8	IN21	数字输入21	自定义输入端口	6	485B	485-B	
9	IN6	数字输入6	自定义输入端口	9	IN22	数字输入22	自定义输入端口	7	485_GND	485电源地信号	
10	IN7	数字输入7	自定义输入端口	10	IN23	数字输入23	自定义输入端口	8	EARTH	安规地信号	
11	IN8	数字输入8	自定义输入端口	11	IN24	数字输入24	自定义输入端口	9	NC		
12	IN9	数字输入9	自定义输入端口	12	IN25	数字输入25	自定义输入端口	10	NC		
13	IN10	数字输入10	自定义输入端口	13	IN26	数字输入26	掉料检测端口				
14	IN11	数字输入11	自定义输入端口	14	IN27	数字输入27	误吹检测端口				
15	IN12	数字输入12	自定义输入端口	15	IN28	数字输入28	系统一进料检测端口				
16	IN13	数字输入13	自定义输入端口	16	IN29	数字输入29	系统二进料检测端口				
17	IN14	数字输入14	自定义输入端口	17	IN30	数字输入30	自定义输入端口				
18	IN15	数字输入15	自定义输入端口	18	IN31	数字输入31	自定义输入端口				

P3端子各管脚定义				P4端子各管脚定义			
管脚号	标号	定义	说明	管脚号	标号	定义	说明
1	OUT0	数字输出0	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	1	OUT16	数字输出16	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
2	OUT1	数字输出1	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	2	OUT17	数字输出17	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
3	OUT2	数字输出2	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	3	OUT18	数字输出18	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
4	OUT3	数字输出3	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	4	OUT19	数字输出19	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
5	OUT4	数字输出4	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	5	OUT20	数字输出20	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
6	OUT5	数字输出5	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	6	OUT21	数字输出21	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
7	OUT6	数字输出6	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	7	OUT22	数字输出22	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
8	OUT7	数字输出7	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	8	OUT23	数字输出23	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
9	OUT8	数字输出8	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	9	OUT24	数字输出24	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
10	OUT9	数字输出9	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	10	OUT25	数字输出25	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
11	OUT10	数字输出10	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	11	OUT26	数字输出26	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
12	OUT11	数字输出11	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	12	OUT27	数字输出27	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
13	OUT12	数字输出12	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	13	OUT28	数字输出28	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
14	OUT13	数字输出13	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	14	OUT29	数字输出29	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
15	OUT14	数字输出14	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	15	OUT30	数字输出30	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
16	OUT15	数字输出15	可做通用输出端口、相机触发、吹气口	16	OUT31	数字输出31	可做通用输出端口、相机触发、吹气口
17	24V	+24V输出		17	24V	24V输出	
18	24V_GND	+24V的地		18	24V_GND	+24V的地	

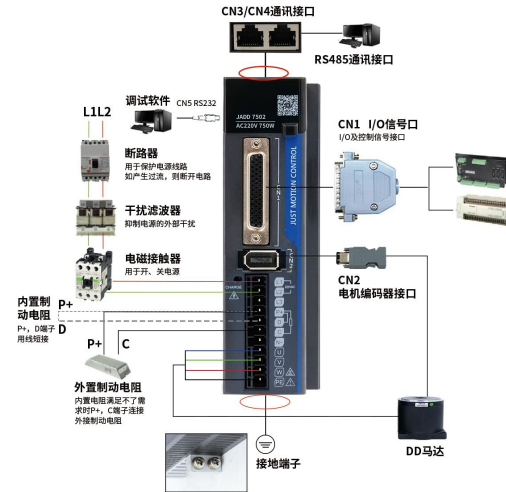
·应用场景



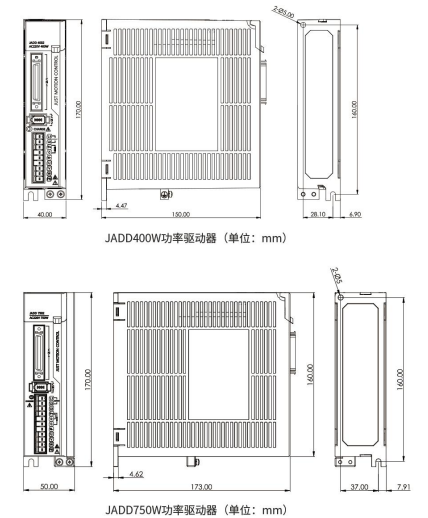
DD马达伺服驱动器

驱动器型号	JADD4002-20B-DB44	JADD7502-20B-DB44	JADD15002-20B-DB44
连续输出电流Arms	2.8	5.5	10
最大输出电流Arms	9.6	16.9	20
供电电源	单相AC180V-240V, 50/60Hz		
制动处理功能	制动电阻外置	制动电阻内置	
控制方式	单相整流, IGBT, PWM控制, 正弦波电流驱动方式		
编码器	17位/23位单圈/多圈绝对值		
编码器分频输出	任意分频输出	速度控制范围	1: 600
速度环带宽	2KHz	转矩控制精度	±2%
过载能力	3倍	模拟指令输入	2路 -10V~10V
IO输入	8路输入	IO输出	5路输出
Z信号输出	可匹配不同宽度输出		
绝对值编码器回零	可设置绝对位置作为机械原点		
通信功能	RS485	支持MODBUS协议	
	RS232	连接PC机调试	
电流环变频控制技术	载波频率8K; 电流环采样频率48K; 电流环带宽4KHz		
速度观测器技术	特定场合, 可提高刚性/降低噪声/运行更平稳		
一键刚性设定增益	单一刚性参数设定完成伺服的整定		
参数自整定技术	给定位要求和运行曲线自动完成环路参数的调谐		
自适应高频振动抑制	自动辨识系统高频共振频率并进行利用铅波滤波器抑制		
调试简单	可按键或PC上位机调试		
结构简单	直接驱动负载, 安装方便, 高精度		

·驱动器接线图



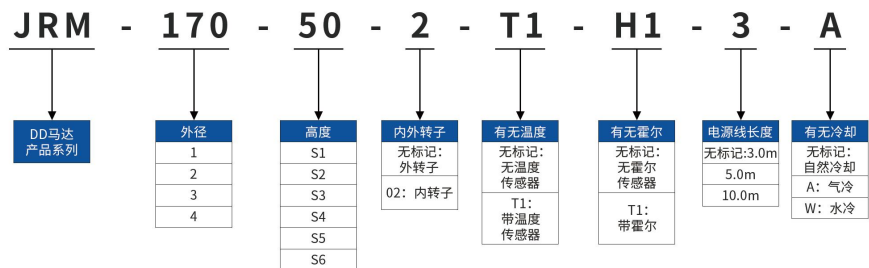
·安装尺寸图



DD马达产品

DD马达命名规则

例如DDR型号: JRM170-050; 详细含义如下:



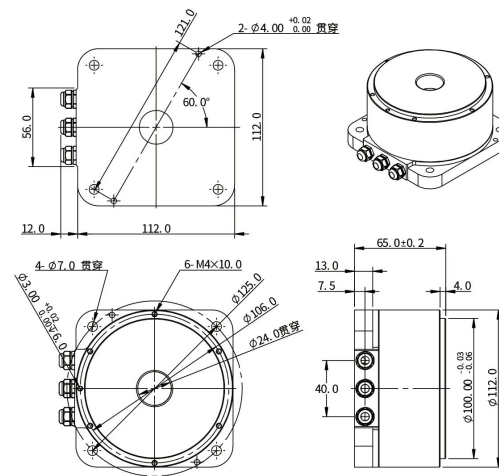
DD马达一览表

型号	外径 (mm)	高度 (mm)	中孔 (mm)	额定扭矩 (Nm)	峰值扭矩 (Nm)	连续电流 (Arms)	峰值电流 (Arms)	额定转速 (rpm)	最高转速 (rpm)	转子惯量 (kg·m ²)	匹配驱动器型号
JRM112-065	112	65	20	3	9	2.5	7.5	175	350	0.002	JADD4002-20B-DB44
JRM140-140-10	138	140	0	10	30	2.5	7.5	200	400	0.012	JADD4002-20B-DB44
JRM140-140-20	138	140	0	20	60	3.5	11	100	200	0.02	JADD7502-20B-DB44
JRM160-84.5	160	84.5	0	12	24	2.8	8.4	100	200	0.0065	JADD7502-20B-DB44
JRM170-050	170	50	42	4.5	14	1.4	4.2	225	450	0.007	JADD4002-20B-DB44
JRM170-095	170	95	42	20	65	2.5	7.5	95	190	0.02	JADD4002-20B-DB44
JRM170-125	170	125	42	41.8	125	2.5	7.5	75	150	0.025	JADD4002-20B-DB44
JRM170-155	170	155	42	59.5	179	2.5	7.5	60	120	0.032	JADD4002-20B-DB44
JRM224-042	224	42	50	14.1	42.2	2.2	6.6	225	450	0.012	JADD4002-20B-DB44
JRM224-062	224	62	50	35	105	2.2	6.6	160	320	0.02	JADD4002-20B-DB44
JRM263-113	263	113	80	95	190	7.1	14.2	75	150	0.13	JADD15002-20B-DB44
JRM263-138	263	138	80	150	300	7.1	14.2	60	120	0.16	JADD15002-20B-DB44
JRM263-188	263	188	80	250	500	7.1	14.2	50	100	0.21	JADD15002-20B-DB44

DD马达产品

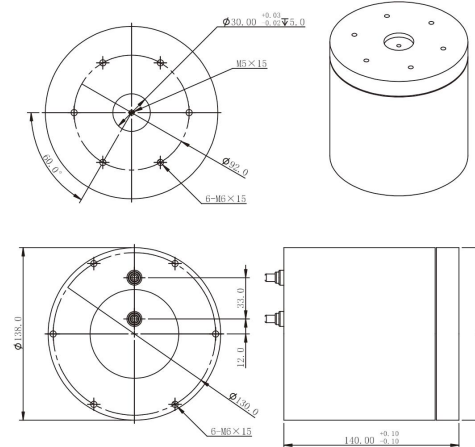
马达型号: JRM112-065

性能参数	单位	JRM112-065
连续力矩	N.m	3.0
连续电流	Arms	2.5
最大转矩	N.m	9
最大电流	Arms	7.5
转矩常数	N.m/Arms	1.2
电阻	Ω(25°C)	2.2
电感	mH(25°C)	1.8
极数		28
转动惯量	kg.m ²	0.0026
电机重量	kg	3.2
最高转速	rpm	350
定位精度	Arc sec	±20
重复精度	Arc sec	±1.5
分辨率	sin/cos	8192
最大轴向载荷	N	2500
最大径向载荷	N.m	20
轴向偏差	mm	0.005
径向偏差	mm	0.005



马达型号: JRM140-140-10/JRM140-140-20

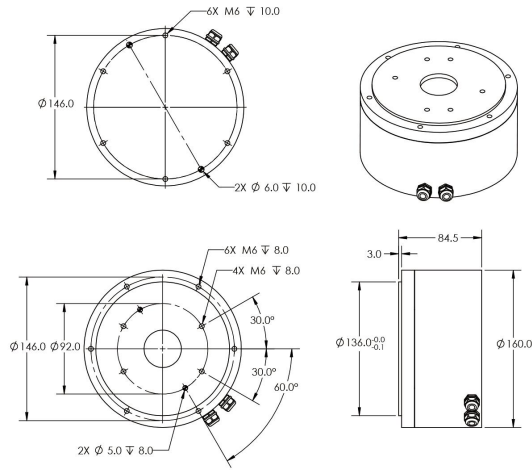
性能参数	单位	JRM140-140-10	JRM140-140-20
连续力矩	N.m	10.0	20.0
连续电流	Arms	2.5	3.5
最大转矩	N.m	30	60
最大电流	Arms	7.5	11.0
转矩常数	N.m/Arms	4.0	5.7
电阻	Ω(25°C)	17.0	26.0
电感	mH(25°C)	21.0	31.5
极数		28	28.0
转动惯量	kg.m ²	0.0120	0.02
电机重量	kg	7.1	13.2
最高转速	rpm	400	200
定位精度	Arc sec	±20	±20
重复精度	Arc sec	±3	±3
分辨率	Bit	23	23
最大轴向载荷	N	4000	4000
最大径向载荷	N.m	20	20
外径尺寸 D	mm	138	140



DD马达产品

马达型号: JRM160-84.5

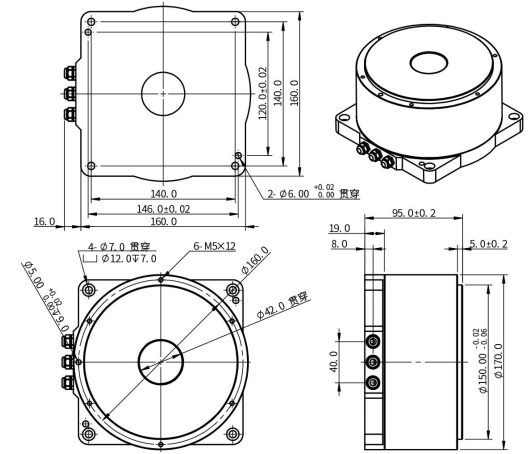
性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM160-84.5
连续力矩 Continuous torque	N.m	12.0
连续电流 Continuous current	Arms	2.8
最大转矩 Maximum torque	N.m	24
最大电流 Maximum current	Arms	8.4
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	4.3
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	9.0
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}\text{C}$)	52.5
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.0065
电机重量 Motor weight	kg	7.3
最高转速 Highest speed	rpm	200
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 30
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 4
分辨率 Resolution ratio	Bit	23
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	1200
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	40



DD马达产品

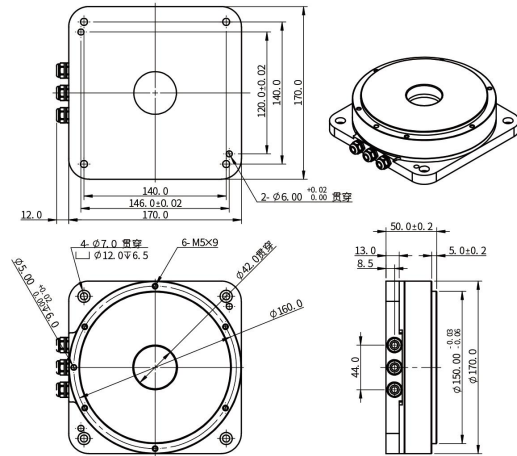
马达型号: JRM170-095

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM170-095
连续力矩 Continuous torque	N.m	23.8
连续电流 Continuous current	Arms	2.5
最大转矩 Maximum torque	N.m	71
最大电流 Maximum current	Arms	7.5
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	9.5
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	9.4
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}\text{C}$)	17.9
极数 Magnetic poles		30
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.023
电机重量 Motor weight	kg	10.1
最高转速 Highest speed	rpm	190
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	11740
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	15000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	150
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



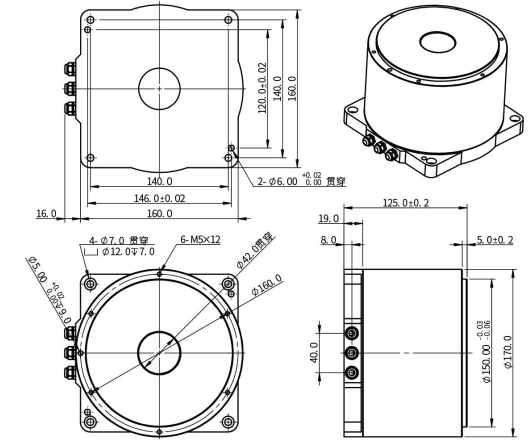
马达型号: JRM170-050

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM170-050
连续力矩 Continuous torque	N.m	4.5
连续电流 Continuous current	Arms	1.4
最大转矩 Maximum torque	N.m	14
最大电流 Maximum current	Arms	4.2
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	3.4
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	6.0
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}\text{C}$)	7.6
极数 Magnetic poles		30
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.0068
电机重量 Motor weight	kg	3.9
最高转速 Highest speed	rpm	450
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	11740
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	4000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	40
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



马达型号: JRM170-125

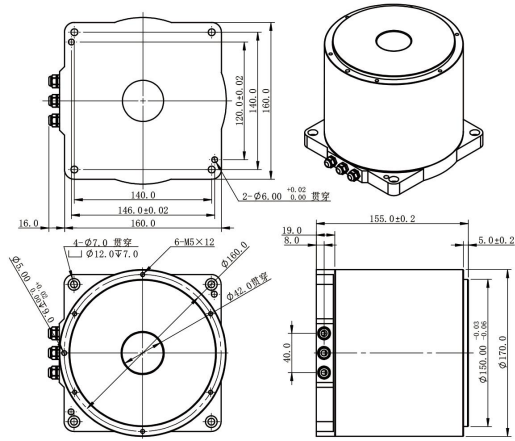
性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM170-125
连续力矩 Continuous torque	N.m	41.8
连续电流 Continuous current	Arms	2.5
最大转矩 Maximum torque	N.m	125
最大电流 Maximum current	Arms	7.5
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	16.7
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	14.4
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}\text{C}$)	34.7
极数 Magnetic poles		30
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.032
电机重量 Motor weight	kg	13.9
最高转速 Highest speed	rpm	150
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	11740
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	15000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	150
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



DD马达产品

马达型号: JRM170-155

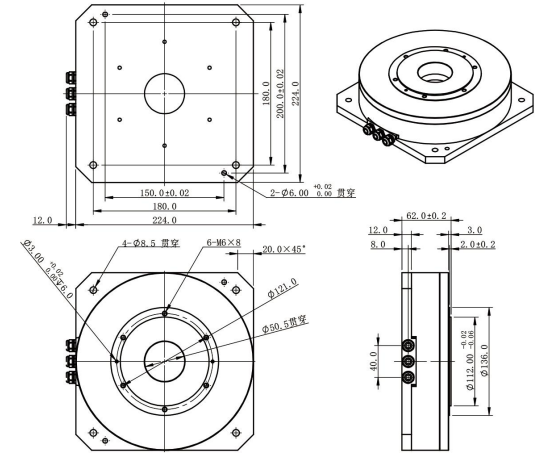
性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM170-155
连续力矩 Continuous torque	N.m	59.5
连续电流 Continuous current	Arms	2.5
最大转矩 Maximum torque	N.m	179
最大电流 Maximum current	Arms	7.5
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	23.8
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	20.0
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	45.0
极数 Magnetic poles		30
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.041
电机重量 Motor weight	kg	18.1
最高转速 Highest speed	rpm	120
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	11740
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	15000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	150
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



DD马达产品

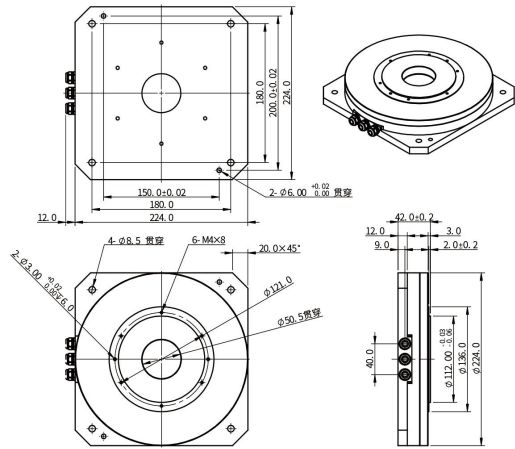
马达型号: JRM224-062

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM224-062
连续力矩 Continuous torque	N.m	35.0
连续电流 Continuous current	Arms	2.2
最大转矩 Maximum torque	N.m	105
最大电流 Maximum current	Arms	6.6
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	15.7
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	13.8
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	40.0
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.03
电机重量 Motor weight	kg	9.2
最高转速 Highest speed	rpm	200
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	16384
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	10000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	100
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



马达型号: JRM224-042

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM224-042
连续力矩 Continuous torque	N.m	14.1
连续电流 Continuous current	Arms	2.2
最大转矩 Maximum torque	N.m	42.2
最大电流 Maximum current	Arms	6.6
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	6.4
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	9.1
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	17.1
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.012
电机重量 Motor weight	kg	5.5
最高转速 Highest speed	rpm	380
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	11740
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	8000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	80
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005



马达型号: JRM263-113

性能参数 Performance parameters	单位 unit	JRM263-113
连续力矩 Continuous torque	N.m	95.0
连续电流 Continuous current	Arms	7.1
最大转矩 Maximum torque	N.m	190
最大电流 Maximum current	Arms	14.2
转矩常数 Torque constant	N.m/Arms	13.4
电阻 Resistance	$\Omega(25^{\circ}\text{C})$	2.7
电感 Inductance	mH(25 $^{\circ}$ C)	8.3
极数 Magnetic poles		40
转动惯量 Moment of inertia	kg.m ²	0.1
电机重量 Motor weight	kg	24.4
最高转速 Highest speed	rpm	150
定位精度 Positioning accuracy	Arc sec	± 20
重复精度 Repeat accuracy	Arc sec	± 1.5
分辨率 Resolution ratio	sin/cos	16384
最大轴向载荷 Maximum axial load	N	40000
最大径向载荷 Maximum radial load	N.m	400
轴向偏摆 Axial runout	mm	0.005
径向偏摆 Radial runout	mm	0.005

