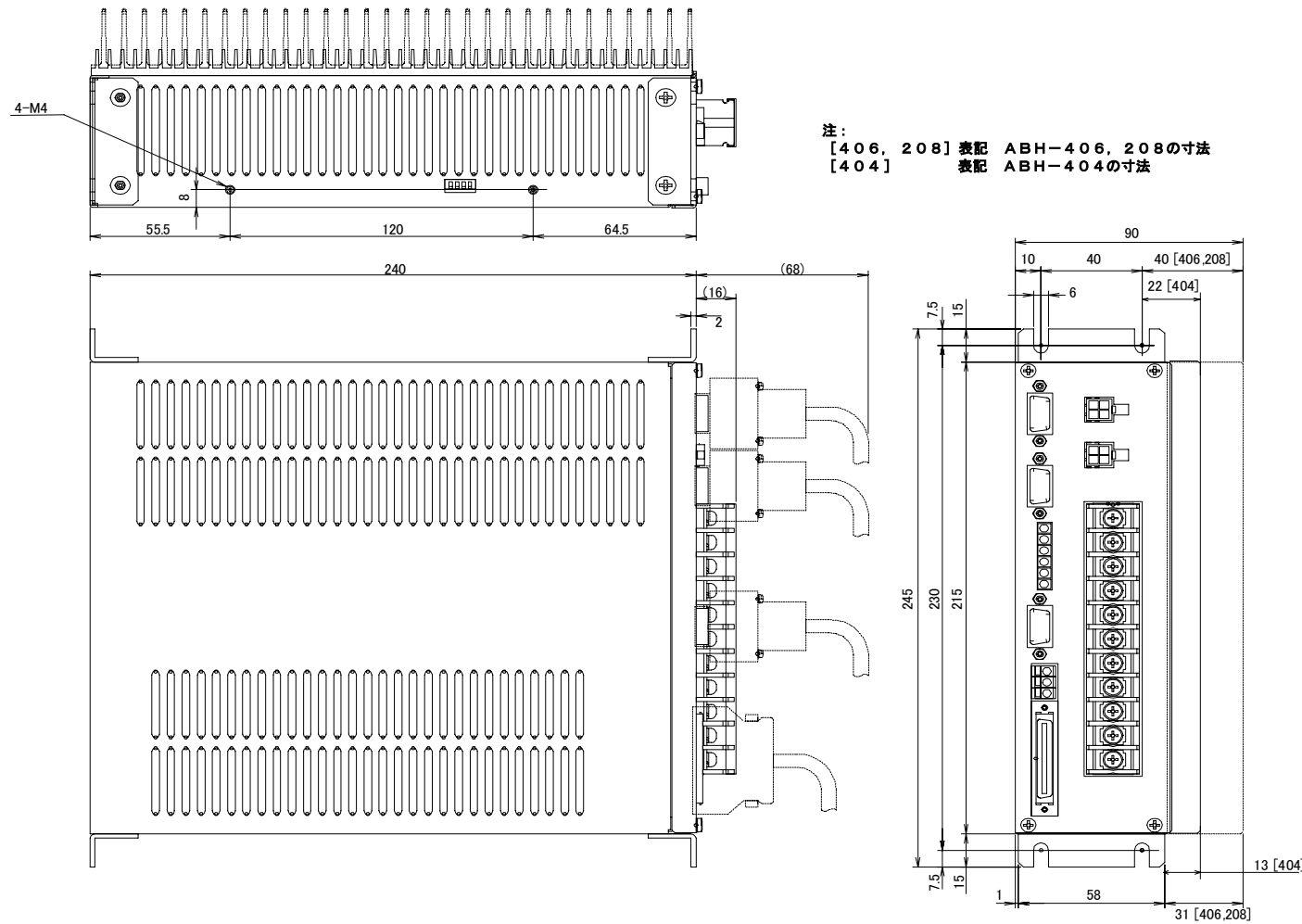


Speed control style digital A C servo amplifier for the battery power supply

# ABH2 Series

●外形寸法: Size



バッテリー対応

2軸一体デジタルACサーボドライバ

# ABH2シリーズ



AGV、電動カートに  
最適

2軸一体で  
コンパクト

フルデジタルで  
多彩な機能

マスター/スレーブ  
運転も可能

- AGV、電動カートなどを2輪駆動で、速度差ステアリング制御を行うサーボドライバです。  
2軸分のドライバーを一体化したコンパクトでローコストな製品です。
- AGV関連搭載用として好評いただいているABE-Duoをリニューアル。  
DSPIによるフルデジタルサーボとして、進化して生まれ変わりました。
- 対応モータには、車輪付モータを用意しています。  
モータ単体タイプのBシリーズはもちろんのこと、AGVIに最適な車輪付モータAWR IIシリーズもラインナップしています。
- 多彩な指令形態での制御が可能です。  
2軸一体型ドライバの特色を生かし、指令入力用にアナログ4チャンネル入力を装備しています。各軸の速度やトルク指令に対して、補正アナログ入力(ステアリング指令)を与えることができます。さらにメモリ上の内部指令、マスタースレーブ運転、加減速設定、極性などパラメータやI/O入力と組み合わせて指令を与えることが可能です。
- システムの立ち上げや、メンテナンスに便利な専用ツールを用意。  
制御パラメータの設定変更、運転状態のモニタなどが、専用のパラメータ設定器、または、専用ソフトウェアを組み込んだパソコンで管理が可能です。



## 株式会社 ワコー技研

本社・工場 〒230-0045  
横浜市鶴見区末広町1-1-50(末広ファクトリーパーク内)  
TEL 045-502-4441 FAX 045-502-8624

大阪営業所 〒577-0843  
大阪府東大阪市荒川13-26-101  
TEL 06-6728-1172 FAX 06-6728-1173

名古屋出張所 〒482-0011 愛知県岩倉市昭和町2-62-1-302  
TEL 0587-38-4033 FAX 0587-38-4033

URL <http://www.wacogiken.co.jp/> E-MAIL [info@wacogiken.co.jp](mailto:info@wacogiken.co.jp)

このパンフレットの内容は、予告なく変更になる場合があります。  
PAMPHLET-ABH Rev.07-11-SEP-2003



株式会社 ワコー技研

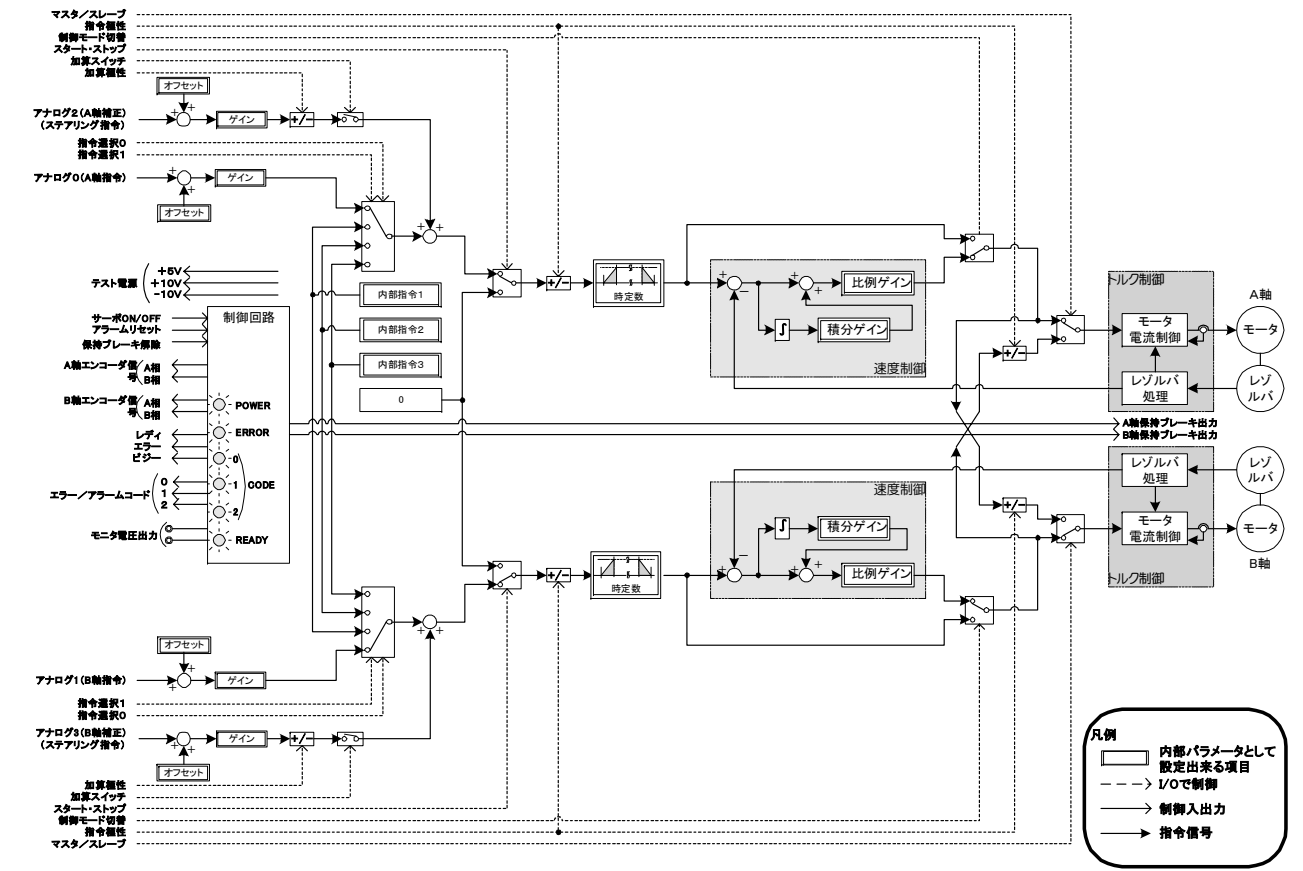
●型式表記 : Type

ABH2-	◇仕様電源種別		◆出力容量種別			
	No.	電源電圧(定格)	動作保証	No.	定格電流	瞬時最大
	2	DC24V	DC20V~28V	01	5.6Arms	11.3Arms
	4	DC24V~48V	DC20V~56V	04	12.5Arms	28.2Arms
				06	21.2Arms	42.4Arms
				08	26.0Arms	56.6Arms

●仕様: Specification

ドライバ型式	ABH2-208	ABH2-401	ABH2-404	ABH2-406
対応モータ 24V巻線 48V巻線	容量	380W (最大)	50W (最大)	165W (最大)
	単体	B301E-D2	B500E-D2	B101E-D2
	車輪型			AWR II 010B (φ130)
	車輪型			AWR II 030B (φ200)
容量			400W (最大)	750W (最大)
	単体		B401E-D4	B752E-D4
車輪型				AWR II 075B (φ230)
オーバードライブ率	200%			
モータ構造	PM形同期モータ			
モータセンサ	BRX形ブラシレスレゾルバ(1X)			
電源	主電源	DC24V (定格)		DC24V~48V (定格)
	制御電源	DC20V~28V (動作保証)		DC20V~56V (動作保証)
定格相電流	26.0Arms	5.6Arms	12.5Arms	21.2Arms
瞬時最大電流	56.6Arms	11.3Arms	28.2Arms	42.4Arms
パワー制御方式	PowerMOSFETによる三相正弦波PWM			
指令方法	アナログ電圧入力	4チャンネル入力。入力インピーダンス10KΩ以上 ユニポーラ(0V~5V)、バイポーラ(-10V~+10V)切替可能 Ch0入力:A軸の速度またはトルク指令 / Ch1入力:B軸の速度またはトルク指令 CH2入力:A軸補正(軌道修正) / Ch3入力:B軸補正(軌道修正)		
	内部指令	3つの速度(トルク)をメモリ上に記憶。I/O入力アナログ入力と内部指令1~3の選択が可能。		
	マスタースレーブ	2軸の一方をマスター軸とし、マスター軸の発生トルクをそのままスレーブ軸の指令として動作させます。		
	その他	加速度制御、極性切り替えなど		
制御入力	指令選択	アナログ指令またはメモリー上にプリセットした内部指令を切り替えます。(軸単位で可)		
	指令極性	軸ごとの指令の極性を変えてモータの指令に対する回転方向を変えることができます。		
	起動補正ON/OFF	アナログ補正入力の有効/無効を切り替えます。(軸単位で可)		
	サーボON/OFF	出力パワーのON/OFFの制御(軸単位で可)		
	スタート/ストップ	指令信号の有効/無効の切り替えを行います。(加速度制御のトリガーと兼用)		
	アラームリセット	アラーム発生時のサーボ停止の解除入力。		
制御出力	ブレーキ解除	保持ブレーキの強制解除を行うための入力。(通常はサーボON/OFF制御に連動)		
	エンコーダ信号	各軸A、B相信号オープンコレクタ出力128, 256, 512, 1024/Revolutionの切替が可能。(Z相はありません)		
	レディ	運転可能状態を出力します。		
	エラー	エラー状態(重異常状態)を出力します。		
エラー/アラームコード	アラーム/エラー状態を3ビットコードで出力します。			
テスト用電源出力	テスト用電源として +5V(200mA MAX) ±10V(100mA MAX)を出力			
モニタ電圧出力	2チャンネル装備。速度、出力トルクなどがアナログ電圧でモニタできます。モニタ内容はパラメータで設定可能。			
モニタLED	POWER(緑),READY(緑) ERROR(赤).ERROR/ALARM(CODE)(赤)			
使用環境	0~45℃ 85%Rh以下			

●制御ブロック図: BlockDiagram



●オプション: Option

◇ケーブル

■レゾルバケーブル(AWRII/ANRII用)

型式	線長	型式	線長
GP-RC2	2m	GP-RC5	5m
GP-RC3	3m	GP-RC8	8m

■パソコン通信ケーブル

型式	PC側コネクタ
NS-RS9	D-SUB 9Pinオス
NS-RS25	D-SUB 25Pinメス

(注)AWR II、ANR IIシリーズのモータケーブルは、モータ直出しのためオプションでの取扱はありません。延長される場合は、モータの電流値にあった配線材で、端子台等で中継して行ってください。

◇メンテナンス機器

■パソコン用 パラメータ管理・状態モニター用ソフトウェア

型式	動作環境	
TelABH for Windows	OS	Microsoft Windows95, 98, 98SE (Second Edition), Me (Millennium Edition), Windows NT4.0SP5以上, Windows2000ProfessionalSP2以上, Windows XP HomeEdition/Professional Edition
	CPU	上記OSが推奨しているCPU速度、メモリ容量以上搭載されていること。
	メモリ	
	HDD	HDD空き容量10M以上
	COMポート	1ポート USB→COMポート変換器利用可能(ただし対応OS使用のこと)
TelABH	CDROM	インストール時に必要
	OS	DOS/V機 Microsoft MS-DOSVer6.2が動作していること NEC機 NEC MS-DOSVer5.0A以上が動作していること ※注意 WindowsのDOSウィンドウでの動作は保証しません。
	COMポート	1ポート (USB→COMポート変換器は使用できません)
	FDD	3.5インチ2DD対応ドライブ 1機 (インストールに必要) FDDでの起動も可能。

■パラメータ設定器

型式	仕様
TBX	パソコンを使用せずに、手で状態表示、パラメータ調整が行えます。(ご利用の際は、専用ケーブル(型式: TB-ABH)が必要です。)