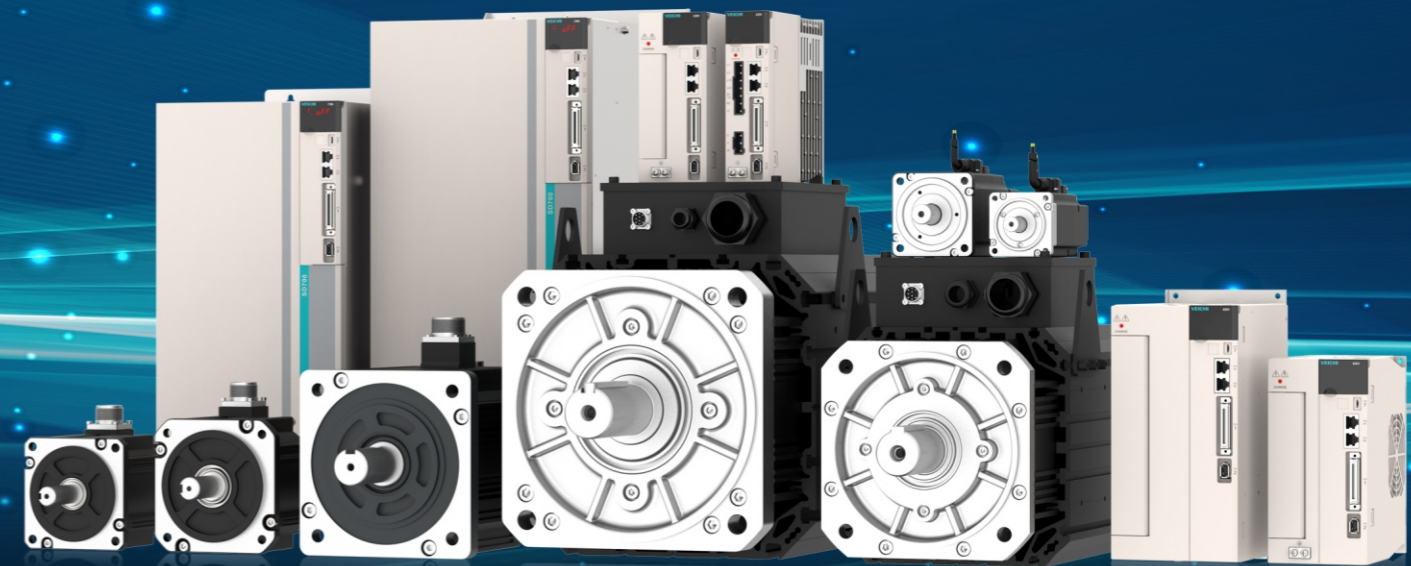


# VEICHI

## SD700 Series Servo Sistemas de Alta Performance



# VEICHI

Suzhou Veichi Electric Co., Ltd

No.1000 Songjia Road, Guoxiang street, Wuzhong Economic and Technological Development Zone, Suzhou  
Tel:+86-512-6617 1988  
Fax:+86-512-6617 3610

Facebook: <https://www.facebook.com/veichiglobal/>  
Whatsapp: +86- 138 2881 8903  
[Http://www.veichi.org](http://www.veichi.org)



Rua Secundino Domingues 22,  
Jardim Independência / São  
Paulo, SP - 03223110

E-mail: [veder@vedecombr.com](mailto:veder@vedecombr.com)  
Tel: +55(11)2341-3132  
Whatsapp: +55(11)986898643



Wechat Official Account

\*Version: 2021 V3.2  
Veichi Electric Co., Ltd. all rights reserved.  
subject to change without notice.

## Perfil da Empresa

A Veichi Electric, listada como a unidade provincial avançada da província de Jiangsu e pioneira em Movimentação Elétrica e Controle Industrial, é uma empresa nacional de alta tecnologia com capacidade de P&D, fabricação e venda de produtos de automação industrial desde seu estabelecimento. A sede está localizada em Suzhou, província de Jiangsu, também temos centros de operação em Shenzhen, China e Ahmedabad, Índia. Agora, nosso negócio cobre muitos países e regiões com a missão de fornecer aos clientes em todo o mundo produtos e serviços competitivos, seguros e confiáveis.

Após anos de pesquisa, desenvolvimento e inovação independentes, a VEICHI desenvolveu uma série de direitos de propriedade intelectual independentes. Até o final de 31 de dezembro de 2020, VEICHI obteve 54 direitos autorais de software e 103 patentes autorizadas, incluindo 18 patentes de invenção.

Fornecemos uma ampla gama de produtos, incluindo inversores de 0,4kW a 1.200kW, servo sistemas de 50W a 200kW, controladores de movimento, PLC e HMI, etc., para diversos clientes desde instalações de elevação e mineração até transporte ferroviário, ferramentas de máquinas, compressores, plásticos, bombeamento fotovoltaico, materiais de construção, robôs ou manipulador, impressão e embalagem, fibra têxtil e química, metalurgia, administração municipal, petróleo, química e outras indústrias.

Nos próximos 10 anos, nos empenharemos em aderir ao valor central de "orientado para o mercado e impulsionado pela inovação" e fortalecer o negócio principal de inversores, servossistemas e controladores de movimento e sistemas cibernéticos inteligentes. Seguindo oferecendo produtos de excelência e serviços eficientes constantemente, a empresa não medirá esforços para contribuir com o desenvolvimento do acionamento elétrico e do controle industrial.



## SD700 Series Servo Sistema de Alta Performance

Moderno design de algoritmo de software

Moderno design de plataforma de hardware

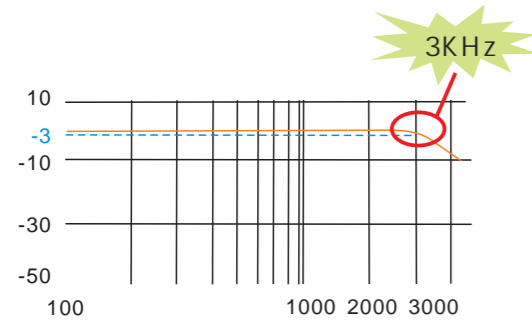
Moderno design de aparência



## Características do Produto

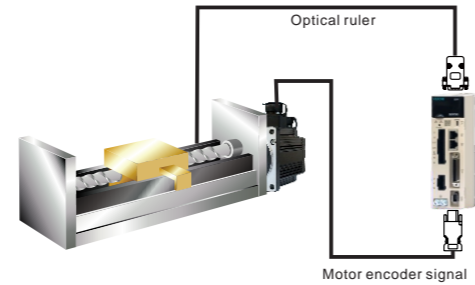
### 3KHz delargura de banda para resposta em loop de velocidade

O algoritmo atual exclusivo pode melhorar efetivamente a largura de banda do loop de velocidade, o que pode reduzir muito o tempo de ajuste e melhorar a eficiência da produção. O tempo de ajuste mais rápido pode chegar a 1ms.



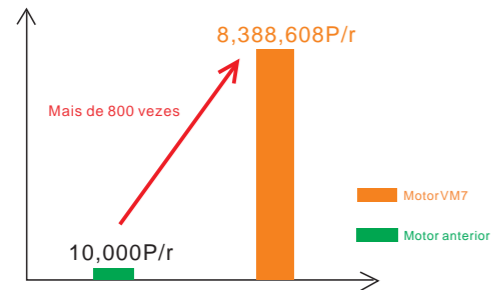
### Suporte do modo Loop totalmente fechado

O modo de loop totalmente fechado suporta um segundo codificador externo ou régua de grade para reduzir as lacunas de transmissão mecânica e aumentar a precisão de posicionamento real.



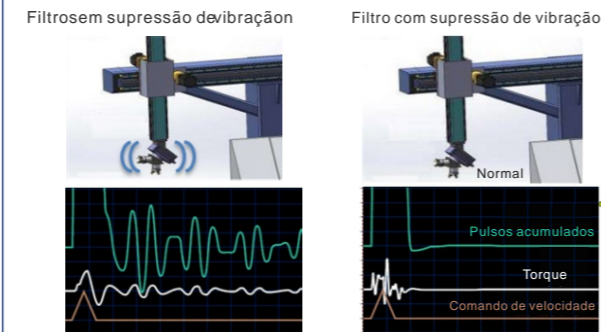
### Encoder absoluto de 23 Bit

O encoder absoluto multivoltas de 23 bits padrão tem 8388608 pulsos por volta e a velocidade de comunicação pode chegar a 2,5 Mbps. O posicionamento é mais preciso, a baixa velocidade é mais estável e a posição desligada não é perdida.



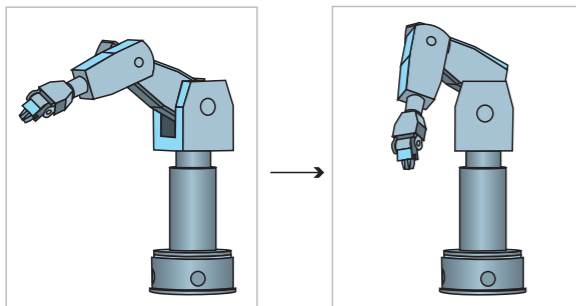
### Função de supressão de vibração em baixa frequência

O filtro de vibração pode ser configurado manualmente ou automaticamente através dos softwares da máquina superior para eliminar efetivamente a frequência de vibração inerente, reduzir bastante o tremor do eixo de parada (Sloshing) e suprimir efetivamente a vibração na frequência de 0 ~ 100Hz.



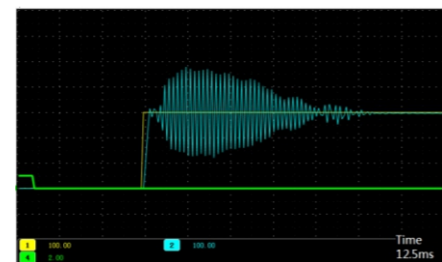
### Controle Robusto

Utilize o algoritmo de teoria de controle mais recente para atingir a inércia de rotação da carga em até 30 vezes (até mesmo mudanças de carga durante o processamento). Pode garantir uma operação estável sem ajuste de parâmetro e pode ser usado após a instalação.



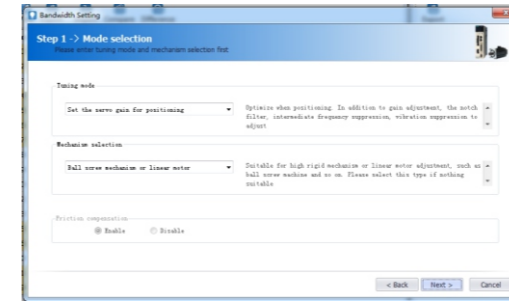
### Filtro de ajuste automático

Não há necessidade de fazer medições e análises complexas de frequência de vibração. O filtro de entalhe é pesquisado rapidamente e configurado automaticamente por meio da função de ajuste de parâmetro único da máquina superior. É fácil de usar e o tempo mais curto é de até 70ms. Pode reduzir bastante o ruído e a vibração devido à ressonância mecânica do equipamento, de modo a obter uma operação de resposta mais rápida.



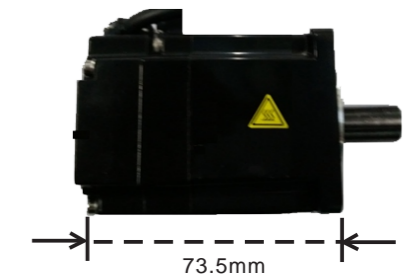
### Configuração inteligente

O ajuste automático de ganho, o modo de configuração guiada e a configuração sequencial podem completar as configurações de ganho do servo, que são fáceis de usar. Também oferece mais modos de ajuste, que podem ser ajustados de acordo com diferentes estruturas mecânicas e características tecnológicas, para que a máquina possa atingir o estado ideal.



### Miniaturização do motor e alto desempenho dinâmico

Adote as mais recentes técnicas de fabricação para otimizar o projeto do circuito magnético e reduzir a perda magnética, alcançando desempenhos de alta resposta dinâmica do motor; Além disso, o volume do motor é reduzido em 20%.



If taking 200W as an example, the length is shortened by 20mm

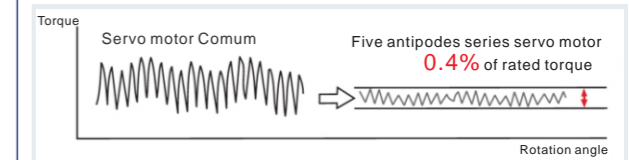
### Poderosa função de comunicação em BUS

Suporte à RS-485, EtherCAT, CANopen, MECHATROLINK II, MECHATROLINK III e outros buses convencionais.



### Reduz muito o torque de ondulação do motor e opera de maneira estável em baixa velocidade

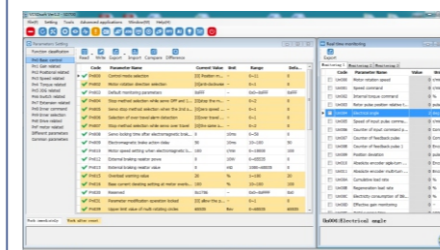
São adotados rotores de 10 estágios e estatores de 12 ranhuras. O design exclusivo do circuito magnético pode suprimir efetivamente o efeito do slot e reduzir bastante o torque ondulado para garantir a velocidade constante do motor e operação estável em baixa velocidade.



### Poderoso software para PC

Software de depuração sem instalação.

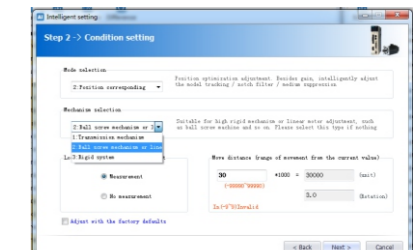
A comunicação USB entre o drive e o computador é simples e fácil de usar.



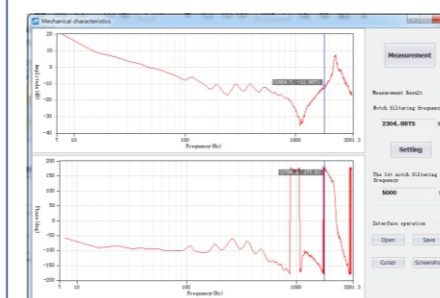
Leitura e gravação de parâmetros em lote



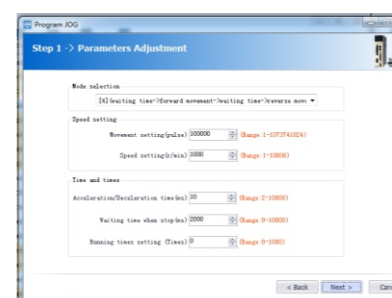
Identificação de inércia



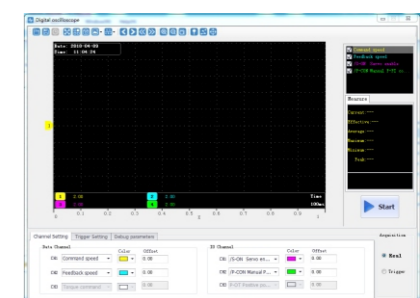
Orientar os parâmetros PID de acordo com as diferentes estruturas mecânicas



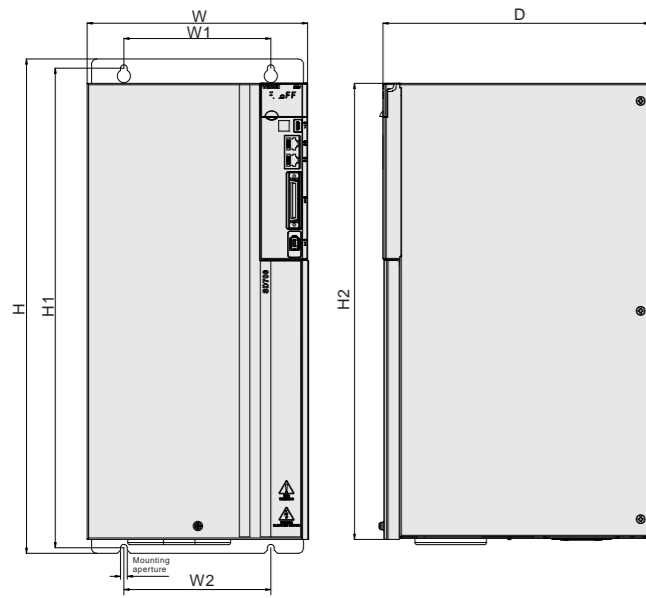
Análise de características mecânicas, supressão de ressonância automática



O programa de malha de posição interna JOB facilita a depuração

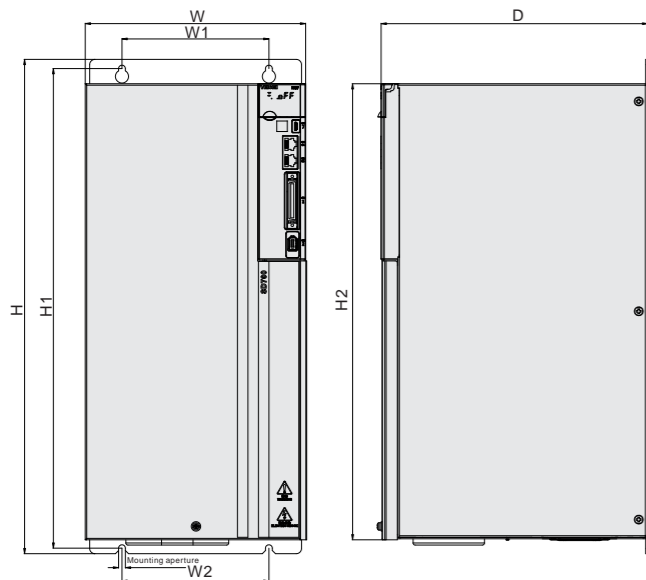


O osciloscópio online pode monitorar em tempo real (125us) com canais múltiplos



Tamanho E

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-500D-**	210	471	254	140	140	457	434.5	\	\	4-M6
SD700-600D-**										



Tamanho F

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-700D-**	240	558	310	176	176	544	520	\	\	4-M6
SD700-800D-**										
SD700-121D-**										

## Especificações Técnicas do Drive

Itens		Especificações		
Modo de controle		IGBT controle PWM; modo de condução de onda senoidal		
Feedback	Combinação de rotação do motor	Tipo de comunicação Serial de encoder: 17-bit, 23-bit		
Condições de Ambiente	Temperatura do ambiente	-5 55 (derating use at 55 60 )		
	Temperatura de armazenagem	-20 85		
	Humidade do ambiente	Menor de 95 95%RH (Sem congelamento, Sem condensação)		
	Humidade de armazenagem	Menor de 95%RH (Sem congelamento, Sem condensação)		
	Resistência de vibração	4.9m/s <sup>2</sup>		
	Resistência de impacto	19.6m/s <sup>2</sup>		
	Vidro de proteção	IP20		
	Limpeza	Proibido gases corrosivos e inflamáveis		
		Proibido agua, óleo e químicos		
		Ambiente com pouca poeira, cinzas, sal e pós metálicos		
Altitude	Menor 1000m (diminuir uso a 1000m até 2000m)			
Outros	Sem interferência estática, campo elétrico forte, som magnético forte, radiação e assim por diante			
Aplicação padrão		EN 61800-5-1:2007 EN 61800-3:2004/A1:2012		
Tipo de instalação		Tipo de montagem da base: todos os modelos Tipo de montagem da prateleira: todos os tipos		
Performance	Variação de controle de velocidade	1: 6000 (O limite inferior da faixa de controle de velocidade é o valor sob a condição de não parar sob a carga de torque nominal)		
	Taxa de flutuação de velocidade	Flutuação de carga	Velocidade nominal abaixo de ±0.01% (Flutuação de carga:0%~100%)	
		Tensão de flutuação	Velocidade nominal 0% (tensão±10%)	
	Precisão de controle de torque	Temperatura de flutuação	Abaixo da velocidade nominal ±0.1% (Flutuação de temperatura:25±25 )	
± 1%				
Configuração do tempo de partida suave		0~30s (Aceleração e desaceleração podem ser definidas separadamente)		
Funções de comunicação	Comunicação superior	Modo de comunicação	Função de comunicação -comunicação superior-modo de comunicação-RS485, CANopen, EtherCAT, MECHATROLINK-I, MECHATROLINK-II	
		Comunicação de endereço	Parâmetros de configuração	
	Comunicação USB	Comunicação de equipamento	Computador	
		Especificações de comunicação	Compatível com USB1.1 especificações (12M)	
Função do display		Indicador de carga		
Keypad operator function		Botão de troca × 4		
Sinal de Entrada/Saída	Sinal de controle sequencial de entrada	Sinal de entrada atribuível	Pulso de saída do encoder	Fase A, Fase B, Fase C: número de saída de divisão de pulsos para unidade linear pode ser definido arbitrariamente
			Faixa de tensão de trabalho	DC24V±20%
			Pontos de entrada:	9
			Modo de entrada:	entrada de coletor comum, entrada de emissor comum
			Sinal de entrada	
			Servo ON (/S-ON)	
			Parada /P-CON	
			Sinal de interruptor de desaceleração de reset de origem (/DEC)	
			Drive para frente banido (P-OT), drive reverso banido (N-OT)	
			Alarme de reset (/ALM-RST)	
			Torque limite selecionado (/TLC)	
			Seleção de configuração de velocidade interna (/SPD-A, /SPD-B)	
			interruptor de modo de controle (/C-SEL)	
			Posição zero fixada (/ZCLAMP)	
			comando de pulso habilitado (/INHIBIT)	
			Entrada de detecção de pólos magnéticos (/P-DET) sinal	
			Chave de ganho (/G-SEL)	
Chave de taxa de entrada de pulso de comando (/PSEL)				
		Sinais atribuíveis e lógica variável positiva / negativa		

## Modelo explicativo

SD 700 - 3R3 A - P A \*

SD  
Código do produto (Servo Digital)

700  
Série do Servo motor

Corrente nominal

(A) 220VAC				(D) 400VAC			
1R1	1.1A	7R6	7.6A	2R5	2.5A	110	11A
1R8	1.8A	9R5	9.5A	3R8	3.8A	170	17A
3R3	3.3A	120	12A	6R0	6.0A	240	24A
5R5	5.5A	160	16A	8R4	8.4A	300	30A

Identificação do fabricante  
Configuração padrão do produto

Tipo de encoder  
A: Absoluto

Linha do Drive  
P: Pulso  
S: Padrão  
C: CanOpen bus  
E: EtherCat bus  
M: MECHATROLINK-II bus  
L: MECHATROLINK-III bus

Tensão nominal  
A 220VAC  
D 400VAC

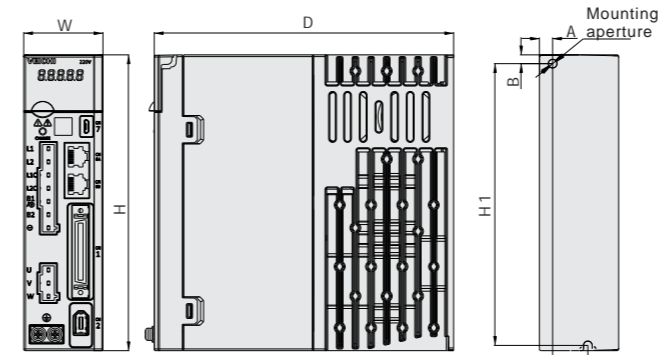
Código	Modelo	Ent. de pulso	16-bit analog	Malha Fechada	RS485	CANopen	PROFIBUS-DP	EtherCAT	MECHATROLINK	MECHATROLINK
P	Pulso	●	○	●	●					
S	Padrão	●	●	●	●	●				
C	CANopen	●	○	●	●	●				
E	EtherCAT			●	●			●		
M	MECHATROLINK			●	●				●	
L	MECHATROLINK			●	●					●

○ Indicate it support 12 bit analog

## Potência do Driver e divisão por tamanho

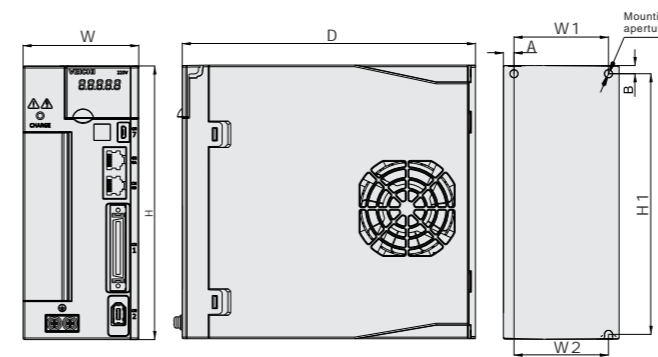
Modelo	Entrada	Saída		Tamanho
		Corrente nominal A	Corrente instant A	
SD700-1R1A	1 Fase 220 V	1.1	3.9	A
SD700-1R8A	1 Fase 220 V	1.8	6.3	
SD700-3R3A	1 Fase 220 V	3.3	11.6	
SD700-5R5A	1 Fase / 3 Fases 220 V	5.5	16.5	B
SD700-7R6A	1 Fase / 3 Fases 220 V	7.6	22.8	
SD700-9R5A	3 Fases 220 V	9.5	23.8	
SD700-120A	3 Fases 220 V	12.0	36.0	C
SD700-160A	3 Fases 220 V	16.0	40.0	
SD700-2R5D	3 Fases 400 V	2.5	7.5	
SD700-3R8D	3 Fases 400 V	3.8	11.4	B
SD700-6R0D	3 Fases 400 V	6.0	18.0	
SD700-8R4D	3 Fases 400 V	8.4	25.2	
SD700-110D	3 Fases 400 V	11.0	27.5	C
SD700-170D	3 Fases 400 V	17.0	42.5	
SD700-240D	3 Fases 400 V	24.0	60.0	
SD700-300D	3 Fases 400 V	30.0	70.0	D
SD700-500D	3 Fases 400 V	50.0	115.0	
SD700-600D	3 Fases 400 V	60.0	120.0	
SD700-700D	3 Fases 400 V	70.0	140.0	E
SD700-800D	3 Fases 400 V	80.0	160.0	
SD700-800D	3 Fases 400 V	80.0	160.0	
SD700-121D	3 Fases 400 V	120.0	240.0	

## Aparência e dimensões de instalação do Drive



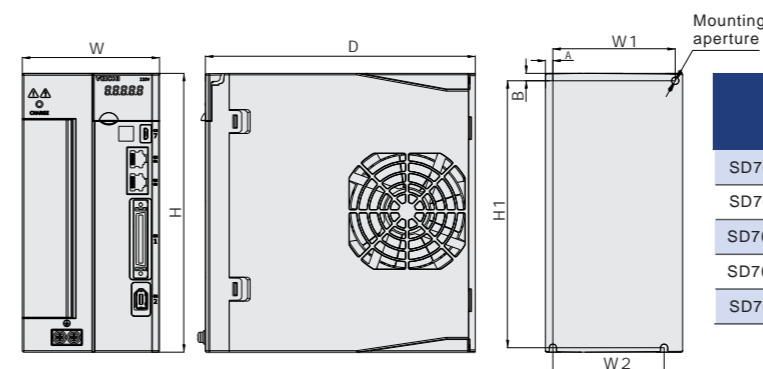
Tamanho A

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-1R1A-**-SD700-1R8A-**-SD700-3R3A-**-	45	168	170	\	20	160	\	7.5	5	2-M4



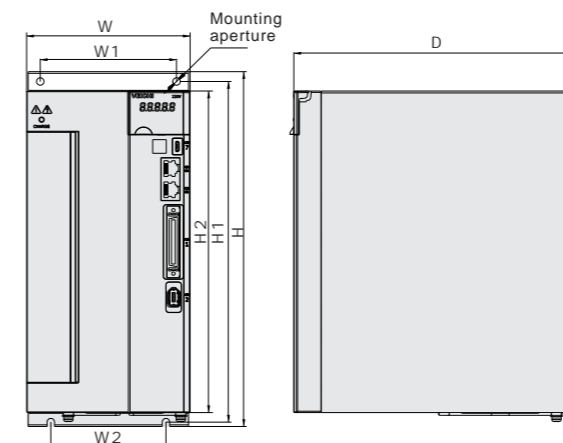
Tamanho B

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-5R5A-**-SD700-7R6A-**-SD700-9R5A-**-SD700-2R5D-**-SD700-3R8D-**-	71	168	180	58	58	160	\	6.5	5	3-M4



Tamanho C

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-120A-**-SD700-160A-**-SD700-6R0D-**-SD700-8R4D-**-SD700-110D-**-	92.5	188	182	82.5	75	180	\	5	5	3-M4

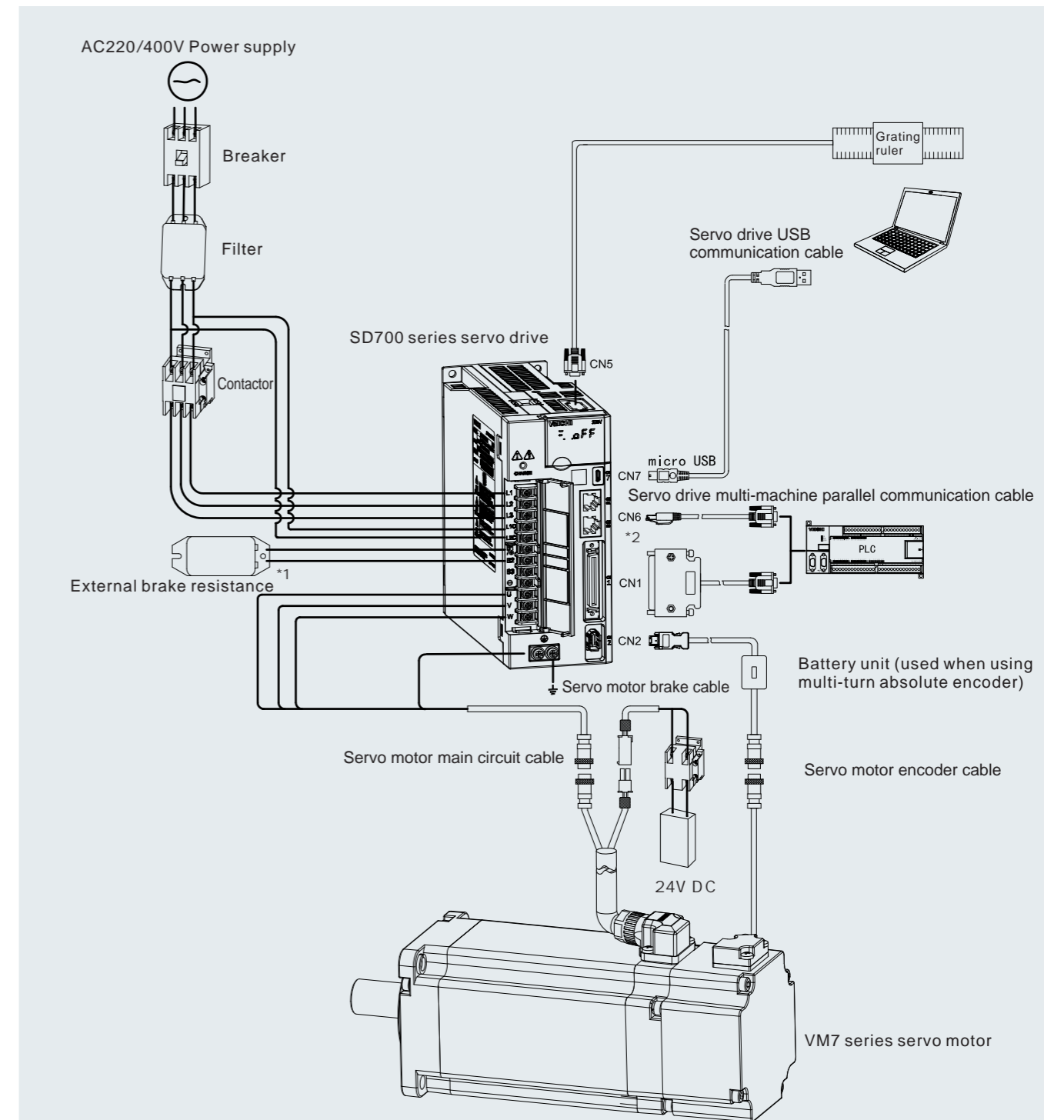


Tamanho D

Modelo	Dimensões (mm)			Dimensões de instalação(mm)						Fixação
	W	H	D	W1	W2	H1	H2	A	B	
SD700-170D-**-SD700-240D-**-SD700-300D-**-	120	260	210	100	84.5	250	236	\	\	4-M5

Itens		Especificações			
Sinal de Entrada / Saída	Sinal de saída de controle sequencial	Saída fixa	Tensão de trabalho DC5V - DC30V Saídas:1 Sinal de saída: servo alarme ALM		
		Sinal de saída atribuível	Tensão de trabalho DC5V - DC30V Saídas:3 Método de entrada: Saída de optoacoplador (isolada) Sinal de saída Posição terminada (/COIN) Detecção rotacional(TGON) Servo ready( S-RDY) Detecção de limite de torque (/CLT) Detecção de limite de velocidade (/VLT) Freio (/BK) Avisos (/WARN) Localização atual próxima do destino (/NEAR) Sinal de saída atribuível e mudança de lógica positiva / negativa		
Freio dinâmico integrado (DB)		Opera quando o comando principal é desligado, servo alarme, servo OFF, Over travel(OT), apenas AC200V dos tamanhos A e B suportam esta função			
Tratamento de regeneração		Função integrada, verifique a tabela de resistores de frenagem			
Prevenção de Sobre percurso (Over travel OT)		Parada por freio (DB) , rampa de desaceleração, ou parada livre quando as entradas P-OT, N-OT são acionadas			
Função de proteção		Sobre corrente, Sobre tensão, Tensão baixa, Sobrecarga, Falha de regeneração, etc			
Função auxiliar		Ajuste de ganho, gravação de alarme, Função JOG, Busca de origem, etc			
Função de segurança		Entrada STO, Entrada de segurança conforme a norma EN60204-1			
Controle	Controle de posição	Compensação Feedforward	0% - 100%		
		Posição de distância alcançada	0 - 1073741824 Unidade de comando		
		Sinal de entrada	Comando de pulso	Formato do comando de pulso	Escolha um dos seguintes Pulso seqüencial + direção, pulso seqüencial CW+CCW , pulso de 2 fases com 90° de diferença
				Tipo de Entrada	Linear, coletor aberto Line drive: Pulso seqüencial + direção, pulso seqüencial CW+CCW : 4Mpps Pulso de 2 fases com 90° de diferença: 1Mpps
				Frequência máxima de entrada	Coletor aberto: Pulso seqüencial + direção, pulso seqüencial CW+CCW: 200Kpps Pulso de 2 fases com 90° de diferença: 200Kpps
		Mudança de taxa de entrada	1 - 100 vezes		
	Limpeza de memória		Limpeza da memória de desvio de posição		
	Controle de velocidade	Sinal de entrada	Tensão de comando	Tensão máxima de entrada: ±10V (Motor roda avante sob comando de tensão positiva)	
				Velocidade nominal em DC6V [configuração de fábrica]	
				Configuração de ganho de entrada variável	
		Parâmetro Interno de controle de velocidade	Tempo de ciclo	Seleção de direção de rotação	Impedância de entrada Aproximadamente 14K
					30µs
Seleção do ajuste de velocidade interna (/SPD-A, /SDP-B)					
Seleção de velocidade	Tempo de ciclo	Seleção de direção de rotação (/SPD-D)	Pare ou altere para outros modos de controle quando ambos os lados estiverem DESLIGADOS		
			Tensão máxima de entrada: ±10V (Motor roda avante sob comando de tensão positiva)		
			Velocidade nominal em DC3V [Configuração de fábrica]		
Controle de torque	Sinal de entrada	Tensão de comando	Configuração de ganho de entrada variável		
			Impedância de entrada Aproximadamente 14K		
		Tempo de ciclo	16µs		

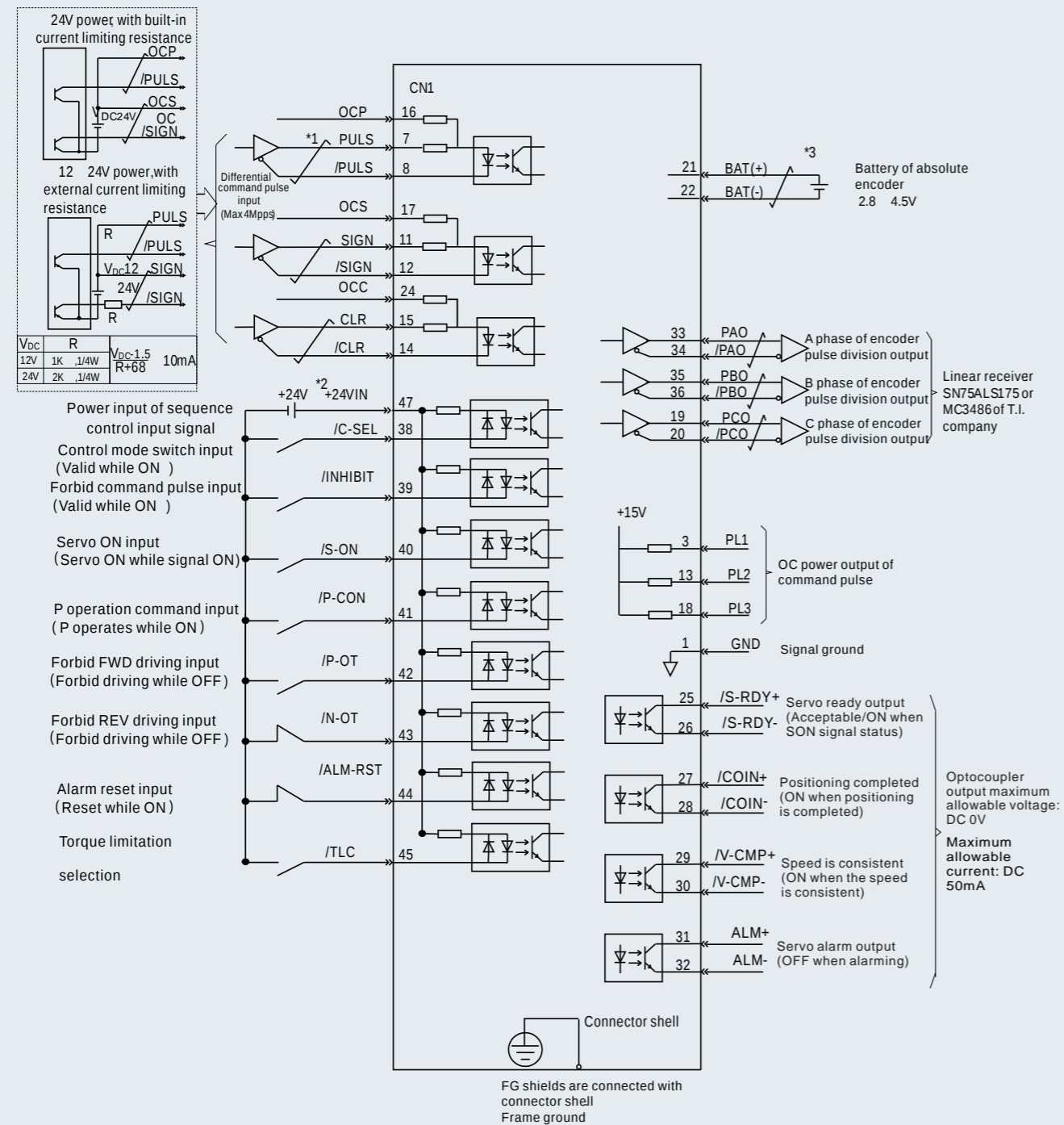
## Esquema de ligação



\* 1: When connecting an external braking resistor, please remove the short wiring between the B2-B3 terminals of the servo drive before connecting.

\* 2: CN6A and CN6B are two pin definitions exactly the same communication interface, you can choose between them to use; Except for EtherCAT communication, EtherCAT bus wiring must Top in and bottom out.

## Diagrama de Fio Padrão Modo de posição



\*1.  $\text{---}$  is the twisted shields

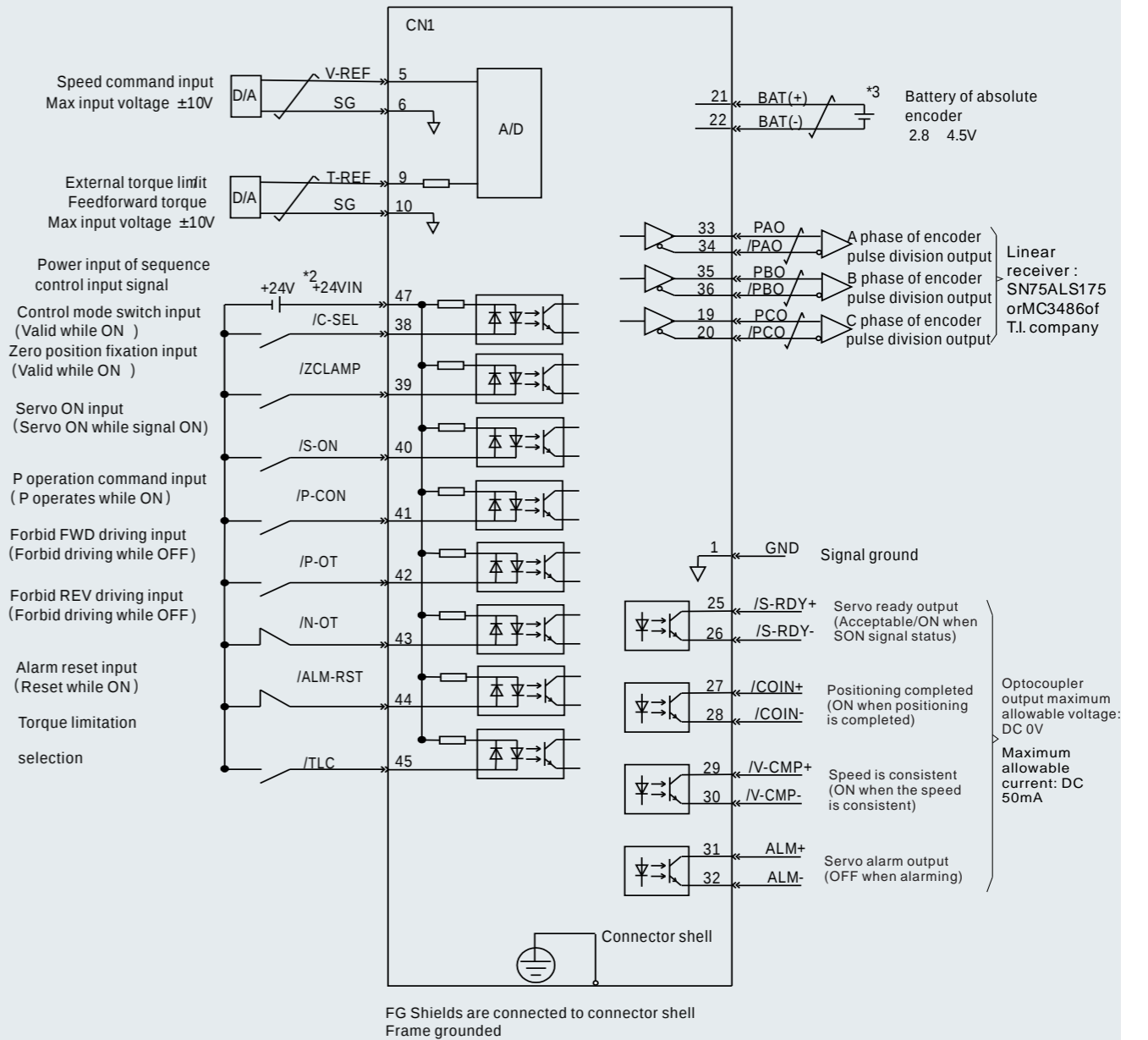
\*2. DC24V power should be prepared by user. Double insulation or reinforced insulation equipments should be used for DC24V power

\*3. Connected while using absolute encoder, But never connect backup battery while using encoder cables with battery unit.

\*4. Output signal should be received by linear receiver

Note While using 24V BRaker, DC24V power should be separated Form the power for input and output signal (CN1). Please prepare other power individually, otherwise, there may be misoperation of input and output signal while power on.

## Diagrama de Fio Padrão Modo de velocidade



\*1.  $\text{---}$  is the twisted shields

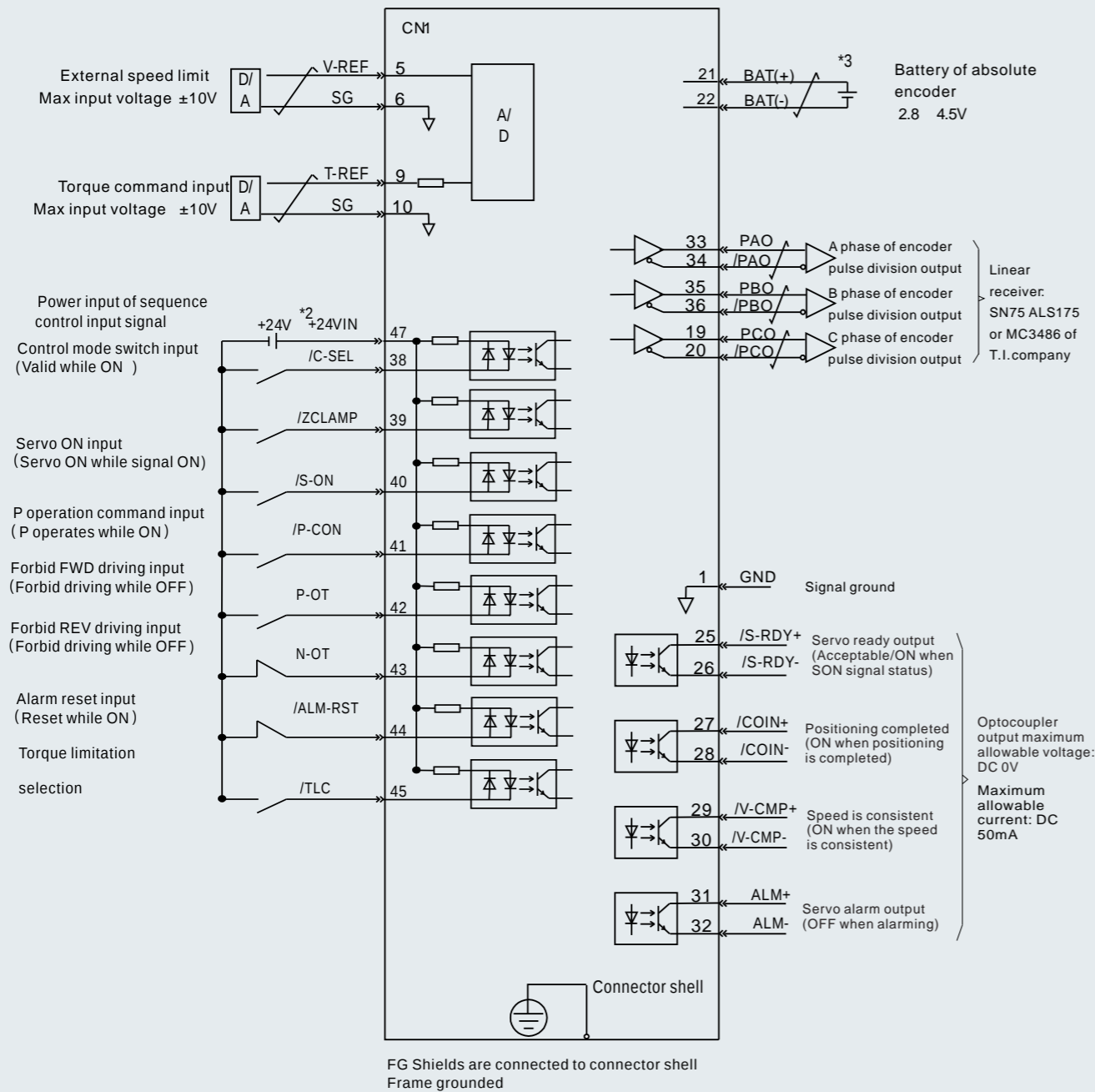
\*2. DC24V power should be prepared by user. Double insulation or reinforced insulation equipments should be used for DC24V power

\*3. Connected while using absolute encoder, But never connect backup battery while using encoder cables with battery unit.

\*4. Output signal should be received by linear receiver

Note While using 24V BRaker, DC24V power should be separated Form the power for input and output signal (CN1). Please prepare other power individually, otherwise, there may be misoperation of input and output signal while power on.

## Diagrama de Fio Padrão - Modo de torque



\*1.  $\neq$  Represents the twisted shields.

\*2. The DC24V power supply should be prepared by the user. In addition, please use double insulation or reinforced insulation for DC24V power supply.

\*3. Connect when using an absolute encoder. But when using an encoder cable with a battery unit, do not connect the CN1-21 and CN1-22 pins.

\*4. The output signal must be received by a linear receiver.

(Note) When using a 24V brake, be sure to separate the DC24V power supply from the input/output signal (CN1) power supply, and prepare another power supply separately. When the power supply is shared, it may cause malfunction of input and output signals.

## Servo motor instrução de modelo

### VM7 - L 06 A - 1R0 15 - D 1

Série do produto

VM5  
VM7

Nível de inércia

L : Baixa  
M : Média  
H : Alta

Flange

04	40mm	13	130mm
06	60mm	18	180mm
08	80mm	20	200mm
10	100mm	26	260mm
11	110mm		

Tensão nominal

A:220VAC  
D:400 VAC

Potência Nominal

Modelo	Potência	Modelo	Potência	Modelo	Potência	Modelo	Potência
R05	50W	1R0	1.0KW	2R6	2.6KW	020	20KW
R10	100W	1R2	1.2KW	2R9	2.9KW	022	22KW
R20	200W	1R3	1.3KW	4R4	4.4KW	030	30KW
R40	400W	1R5	1.5KW	5R5	5.5KW	037	37KW
R60	600W	1R8	1.8KW	7R5	7.5KW	045	45KW
R75	750W	2R0	2.0KW	011	11KW	055	55KW
R85	850W	2R3	2.3KW	015	15KW		

Numeração interna do fabricante

Mark	Eixos		Oilseal		Freio	
	Optical axis	Key axis	Sim	Não	Sim	Não
1		•	•			•
2		•	•		•	

Tipo de encoder

D:23 bit integrated multi-turn absolute encoder

Q:17 bit single-turn absolute encoder

R:17 bit multi-turn absolute encoder

Velocidade nominal RPM

15: 1500

20: 2000

25: 2500

30: 3000

Freio eletro magnético (Valor estimado de potência)

Flange	Potência
40	7W
60	10W
80	15W
110	15W
130	20W
180	30W



## Parâmetros Técnicos de Saída do Servo Motor (Saída de shaft)

Modelo do Motor VM □ -	Modelo de Motor													
	L04A-R1030-D1T	L06A-R2030-□□	L06A-R4030-□□	L06A-R6030-□□	L08A-R7520-D1L	L08A-R7530-□□	M08A-R7530-□□	L08A-R7530-□□	M08A-R7530-□□	L08A-R1030-□□	M11A-R1230-□□	M11A-R1315-□□	M11A-R1530-□□	M11A-R1830-□□
Voltagem nominal (V)	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220
Potência nominal (W)	100	200	400	600	750	750	750	750	750	1000	1200	1300	1500	1800
Velocidade nominal (RPM)	3000	3000	3000	3000	2000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	1500	3000	3000
Máxima Velocidade (RPM)	6000	6000	6000	5000	2500	4000	4000	6000	6000	5000	5000	3000	5000	5000
Torque Nominal (N.m)	0.32	0.64	1.27	1.91	3.58	2.4	2.4	2.4	2.4	3.18	3.82	8.3	4.77	5.73
Pico torque (N.m)	0.96	1.92	3.81	5.73	10.7	7.2	7.2	7.2	7.2	9.54	11.46	24.9	14.31	17.19
Corrente nominal (A)	1	1.6	2.5	3.3	3	3.3	3.3	4.8	4.8	5.3	5.5	7.6	7.6	9.2
Pico de corrente (A)	3	4.8	7.5	9.9	9	9.9	9.9	14.4	14.4	15.9	16.5	22.8	22.8	27.6
Coefficiente de Torque (N.m/A)	0.32	0.44	0.51	0.62	1.19	0.77	0.77	0.54	0.54	0.6	0.69	1.092	0.66	0.66
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm) <sup>2</sup>	0.06	0.21 (0.25)	0.44 (0.50)	0.67 (0.75)	1.8	1.30 (1.50)	2.30 (2.50)	1.30 (1.50)	2.30 (2.50)	1.66 (1.89)	6.03 (6.8)	19.2 (21.3)	7.24 (8.3)	7.84 (8.9)

Modelo do Motor VM □ -	Modelo de Motor										
	M18D-2R915-D1HF	VM5-M18D-4R415-□□	M18D-4R415-D1F	VM5-M18D-4R415-□□H	M18D-4R415-D1HF	VM5-M18D-5R515-□□	M18D-5R515-D1F	M18D-5R515-D1HF	VM5-M18D-7R515-□□	M18D-7R515-D1F	M18D-7R515-D1HF
Voltagem nominal (V)	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
Potência nominal (W)	2900	4400	4400	4400	4400	5500	5500	5500	7500	7500	7500
Velocidade nominal (RPM)	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500
Máxima Velocidade (RPM)	3000	2000	2000	3000	3000	2000	2000	3000	2000	2000	3000
Torque Nominal (N.m)	18.5	28.1	28.1	28.1	28.1	35	35	35	47.7	47.7	47.7
Pico torque (N.m)	46.3	70.3	70.3	70.3	70.3	87.5	105	87.5	119.3	119.3	119.3
Corrente nominal (A)	10.6	11	9.9	16	16	14.1	12.7	20	19.1	19.1	27.6
Pico de corrente (A)	26.5	27.5	27.5	40	40	35.3	38.1	50	47.8	47.8	69
Coefficiente de Torque (N.m/A)	1.745	2.55	2.55	1.756	1.756	2.48	2.75	1.75	2.67	2.67	2.67
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm) <sup>2</sup>	47.9 (53.7)	72.3 (78.1)	72.3 (78.1)	72.3 (78.1)	72.3 (78.1)	110.06 (115.8)	110.1	110.6	156.9 (162.7)	156.9 (162.7)	156.9 (162.7)

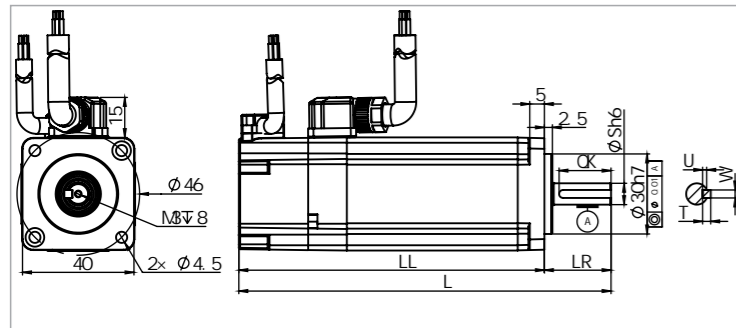
Modelo do Motor VM □ -	Modelo de Motor													
	M13A-R8515-□□	M13A-R1R020-□□	M13A-1R315-D1	M13A-1R520-□□	M13A-1R815-□□	M13A-2R020-□□	M13A-3R020-D1L	M13A-2R315-□□	M13A-2R625-□□	M13A-2R625-D1LF	M13A-3R020-D1L	M18A-2R915-D1	M18A-4R415-D1	M18A-5R515-D1
Voltagem nominal (V)	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220	220
Potência nominal (W)	850	1000	1300	1500	1800	2000	2000	2300	2600	2600	3000	2900	4400	5500
Velocidade nominal (RPM)	1500	2000	1500	2000	1500	2000	2000	1500	2500	2500	2000	1500	1500	1500
Máxima Velocidade (RPM)	3000	3000	3000	3000	3000	3000	2200	2000	3000	3000	2200	2000	1800	1800
Torque Nominal (N.m)	5.3	4.77	8.34	7.16	11.5	9.5	14.3	14.6	10	10	14.3	18.5	28.1	35.0
Pico torque (N.m)	15.9	14.3	23.3	21.48	34.5	28.5	42.9	43.8	30	30	42.9	46.2	70.3	87.5
Corrente nominal (A)	5.5	5.5	9.2	7.6	12	9.4	9.4	9.4	9.4	9.4	9.4	12	14.1	17.7
Pico de corrente (A)	16.5	16.5	27.6	22.8	36	28.2	28.2	28.2	28.2	28.2	28.2	30	35.25	44.25
Coefficiente de Torque (N.m/A)	0.96	0.73	0.91	0.94	0.96	1.01	1.52	1.61	1.11	1.11	1.52	1.54	1.99	1.99
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm) <sup>2</sup>	13.1 (15.2)	13.1 (15.2)	19.2	18.7 (21.5)	24.3 (26.4)	24.3 (27.3)	37.4	37.4 (40.2)	24.3 (27.2)	24.3 (27.2)	37.4	47.9 (52.9)	72.3	110.1

Modelo do Motor VM □ -	Modelo de Motor									
	VM7-M20D-01115-□1FN	M20D-01115-D1FNH	VM7-M20D-01515-□1FN	VM7-M20D-02015-□1FN	VM7-M20D-02215-□1FN	VM7-M26D-03015-□1FN	VM7-M26D-03715-□1FN	VM7-M26D-04515-□1FN	VM7-M26D-05515-□1FN	
Voltagem nominal (V)	380	380	380	380	380	380	380	380	380	
Potência nominal (W)	11000	11000	15000	20000	22000	30000	37000	45000	55000	
Velocidade nominal (RPM)	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	1500	
Máxima Velocidade (RPM)	2000	3000	2000	2000	2000	2000	2000	2000	2000	
Torque Nominal (N.m)	70	70	96	127	140	191	236	286	350	
Pico torque (N.m)	140	140	192	254	280	382	472	572	700	
Corrente nominal (A)	21	21	29	38.5	42	58	72	87	106	
Pico de corrente (A)	42	42	58	77	84	116	144	174	212	
Coefficiente de Torque (N.m/A)	3.33	3.33	3.31	3.3	3.33	3.29	3.28	3.29	3.3	
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm) <sup>2</sup>	70	70	100	147	171	372	461	550	639	

Modelo do Motor VM □ -	Modelo de Motor													
	M18A-7R515-D1	M13D-R8515-□□	M13D-1R020-□□	M13D-1R315-□□	M13D-1R520-□□	M13D-1R815-□□	M13D-2R020-□□	M13D-2R315-□□	M13D-2R625-□□	M13D-3R825-□□	M13D-3R815-D1F	M13D-2R915-D1F	VM5-M18D-2R915-□□	VM5-M18D-2R915-□□H
Voltagem nominal (V)	220	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
Potência nominal (W)	7500	850	1000	1300	1500	1800	2000	2300	2600	3800	3800	2900	2900	2900
Velocidade nominal (RPM)	1500	1500	2000	1500	2000	1500	2000	1500	2500	2500	1500	1500	1500	1500
Máxima Velocidade (RPM)	2000	3000	3000	3000	3000	3000	3000	2000	3000	3000	2500	2000	2000	3000
Torque Nominal (N.m)	47.7	5.3	4.77	8.3	7.16	11.5	9.5	14.6	10	14.5	21.4	18.5	18.5	18.5
Pico torque (N.m)	119.3	15.9	14.3	24.9	21.48	34.5	28.5	43.8	30	43.5	72.3	46.3	46.3	46.3
Corrente nominal (A)	24.1	3.8	3.8	6.0	6.0	7.1	5.7	5.3	5.7	8.2	11	7.1	7.1	10.6
Pico de corrente (A)	60.25	11.4	11.4	18.0	18.0	21.3	17.1	15.9	17.1	24.6	33	17.8	17.8	26.5
Coefficiente de Torque (N.m/A)	1.97	1.50	1.26	1.38	1.19	1.62	1.67	2.76	1.75	1.77	1.94	2.75	2.75	1.745
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm) <sup>2</sup>	156.9	24.3 (26.4)	13.1 (15.2)	18.7 (20.8)	18.7 (21.5)	24.3 (26.4)	24.3 (27.3)	37.2 (40.2)	24.3 (27.2)	43.1 (46.2)	47.9	47.9 (53.7)	47.9 (53.7)	47.9 (53.7)

## Dimensionamento de instalação da saída de shaft do Servo Motor

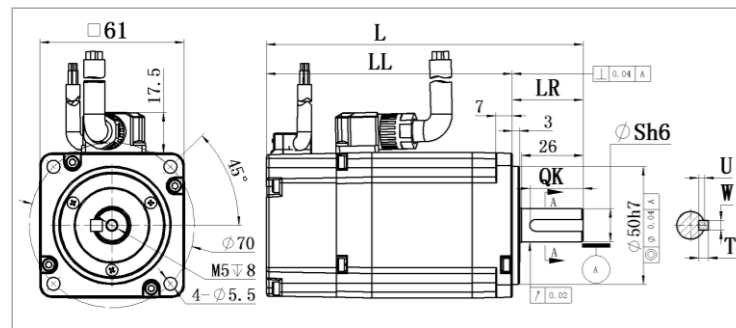
### 40 flange (A) Saída de shaft



Unid:mm

Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-L04A-1R030- 1Z	104	79	25	8	2	3	3	15.5
VM7-L04A-1R030- 2Z	138	113	25	8	2	3	3	15.5

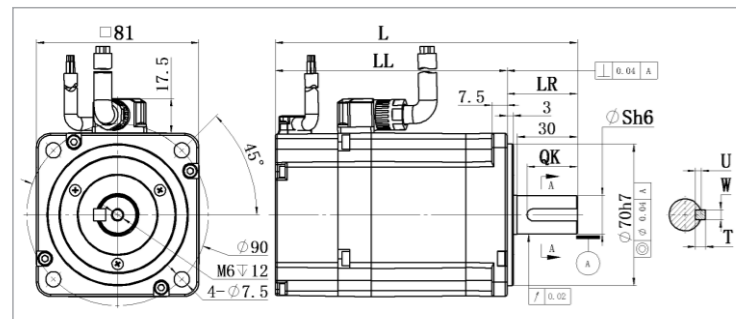
### 60 flange (A) Saída de shaft



Unid:mm

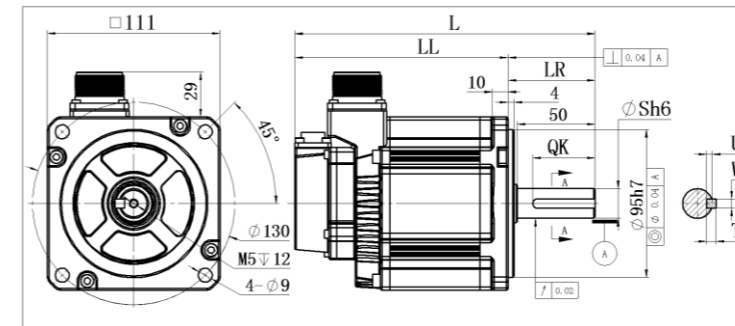
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-L06A-R2030-□1	116	86	30	14	3	5	5	22.5
VM7-L06A-R2030-□2	153	123	30	14	3	5	5	22.5
VM7-L06A-R4030-□1	138	108	30	14	3	5	5	22.5
VM7-L06A-R4030-□2	175	145	30	14	3	5	5	22.5
VM7-L06A-R6030-□1	162	132	30	14	3	5	5	22.5
VM7-L06A-R6030-□2	194	164	30	14	3	5	5	22.5

### 80 flange (A) Saída de shaft



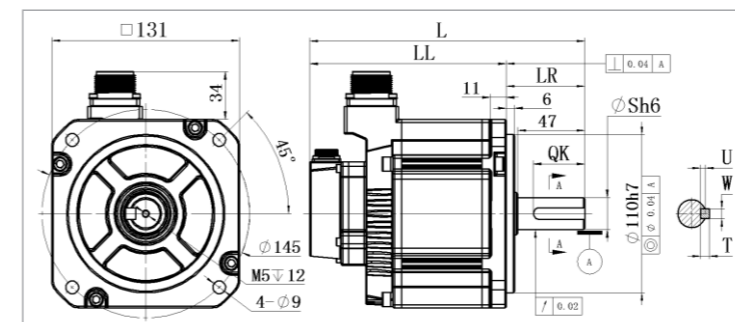
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM5-L08A-R7520- 1L	186	151	35	19	3.5	6	6	25
VM5-L08A-R7520- 2L	217.5	182.5	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-R7530-□1L	151	116	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-R7530-□2L	194	159	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-R7530-□1	151	116	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-R7530-□2	194	159	35	19	3.5	6	6	25
VM7-M08A-R7530-□1L	161	126	35	19	3.5	6	6	25
VM7-M08A-R7530-□2L	205	170	35	19	3.5	6	6	25
VM7-M08A-R7530-□1	161	126	35	19	3.5	6	6	25
VM7-M08A-R7530-□2	205	170	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-1R030-□1	174	139	35	19	3.5	6	6	25
VM7-L08A-1R030-□2	207	172	35	19	3.5	6	6	25

### 110 flange (A) Saída de shaft



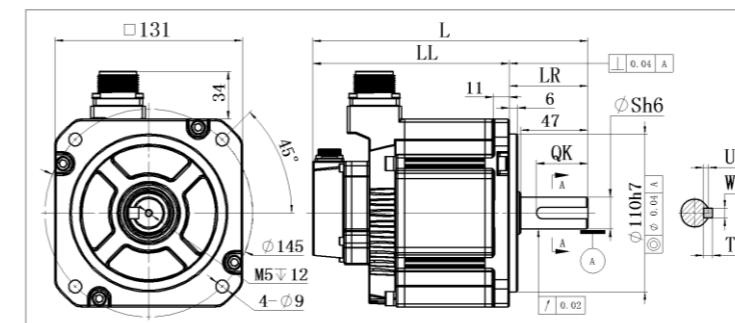
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M11A-1R230-□1	193	137	56	19	3.5	6	6	40
VM7-M11A-1R230-□2	227	171	56	19	3.5	6	6	40
VM7-M11A-1R530-□1	213	157	56	19	3.5	6	6	40
VM7-M11A-1R530-□2	247	191	56	19	3.5	6	6	40
VM7-M11A-1R830-□1	218	162	56	19	3.5	6	6	40
VM7-M11A-1R830-□2	252	196	56	19	3.5	6	6	40

### 130 flange (A) Saída de shaft



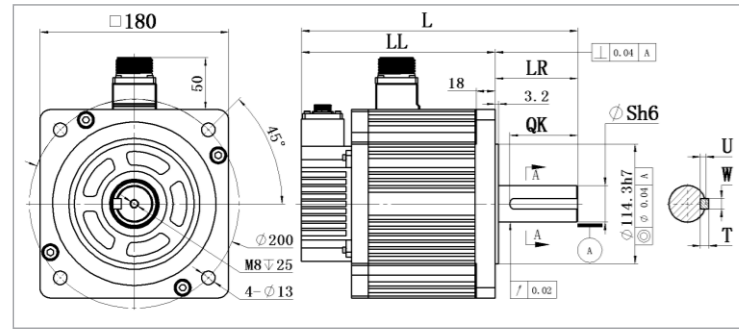
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M13□-R8515-□1	192	137	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-R8515-□2	229	174	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R020-□1	192	137	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R020-□2	229	174	55	22	4	8	7	36
VM7-M13A-1R315- 1	210	155	55	22	4	8	7	36
VM7-M13A-1R315- 2	247	192	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R520-□1	207	152	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R520-□2	244	189	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R815-□1	222	167	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-1R815-□2	259	204	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-2R020-□1	222	167	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-2R020-□2	259	204	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-2R315-□1L	257	202	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-2R315-□2L	299	244	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-2R625-□1L	222	167	55	22	4	8	7	36
VM7-M13A-2R625- 1LF	226	171	55	22	4	8	7	36

### 130 flange (A) Saída de shaft



Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M13□-2R625-□2L	259	204	55	22	4	8	7	36
VM7-M13A-3R020- 1L	299	244	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-3R825-□1	272	217	55	22	4	8	7	36
VM7-M13□-3R825-□2	314	259	55	22	4	8	7	36
VM7-M13A-3R815- 1F	280	225	55	22	4	8	7	36

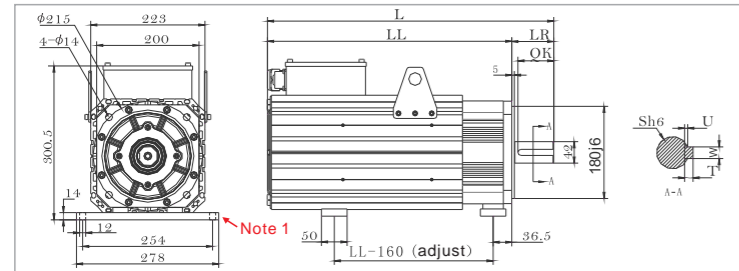
### 180 flange (A) Saída de shaft



Unid:mm

Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM5-M18D-2R915-□1	264	185	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-2R915-□1H	264	185	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-2R915-□2	325	246	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-2R915-□2H	325	246	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-4R415-□1	288	209	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-4R415-□1F	280	201	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-4R415-□1H	288	209	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-4R415-□2	371	292	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-4R415-□2H	371	292	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□1	325	246	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□2	371	292	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□1H	325	246	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□2H	371	292	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□1F	318	239	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-5R515-□1HF	318	239	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□1	371	292	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□2	427	348	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□1F	455	28	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□1HF	455	280	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□1F	369	190	79	35	5	10	8	65
VM5-M18D-7R515-□1HF	369	190	79	35	5	10	8	65

### 200 flange (A) Saída de shaft

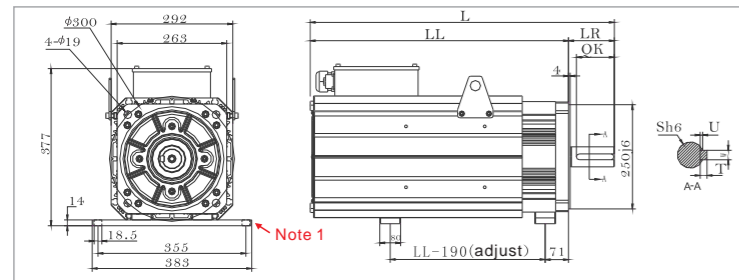


Unid:mm

Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M20D-01115-□1FN	451	369	82	42	4	12	8	70
VM7-M20D-01115-□1FNH	451	369	82	42	4	12	8	70
VM7-M20D-01515-□1FN	488	406	82	42	4	12	8	70
VM7-M20D-02015-□1FN	560	478	82	42	4	12	8	70
VM7-M20D-02215-□1FN	607	525	82	42	4	12	8	70

Note 1 200 flange motor grounding plate set (optional)  
Model S18 No: 601000008

### 263 flange (A) Saída de shaft



Unid:mm

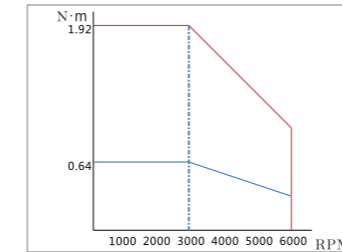
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M26D-03015-□1FN	640	530	110	48	4.5	14	9	90
VM7-M26D-03715-□1FN	684	574	110	48	4.5	14	9	90
VM7-M26D-04515-□1FN	727	617	110	48	4.5	14	9	90
VM7-M26D-05515-□1FN	795	685	110	48	4.5	14	9	90

Note 1 263 flange motor grounding plate set (optional)  
Model S18 No: 601000008

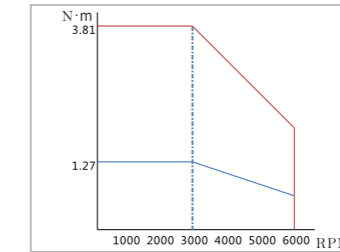
### Curva de torque do Servo Motor (Saída de shaft)

Nota: "—" é o torque nominal "—" é o torque máximo instantâneo

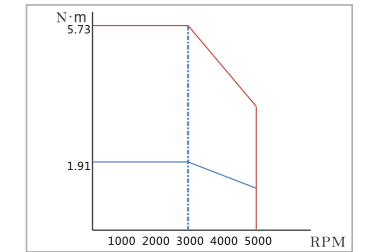
VM7-L06A-R2030-□□



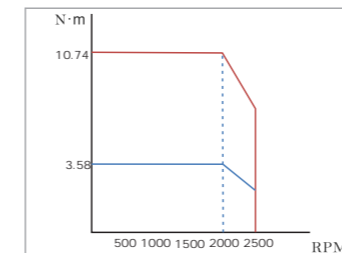
VM7-L06A-R4030-□□



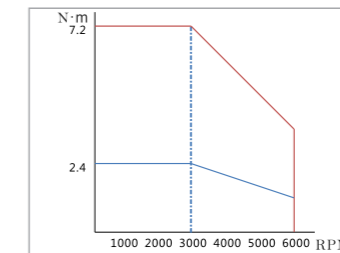
VM7-L06A-R6030-□□



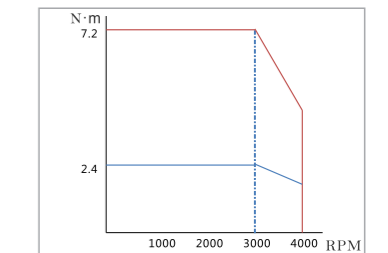
VM5-L08-R7520- L



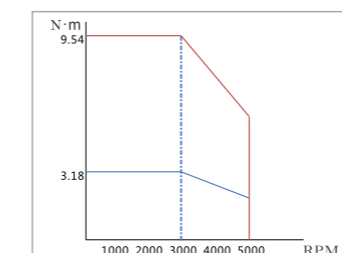
VM7-L08A-R7530-□□



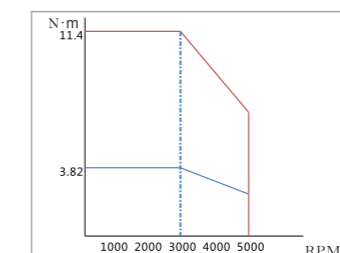
VM7-L08A-R7530-□□L



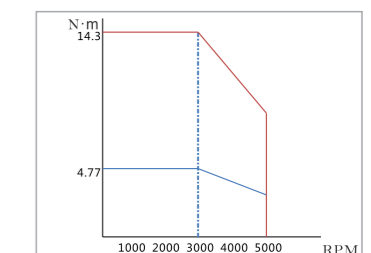
VM7-L08A-1R030-□□



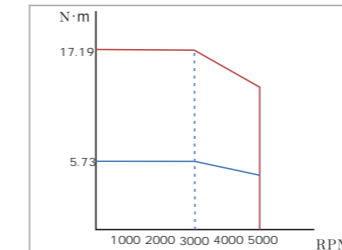
VM7-M11A-1R230-□□



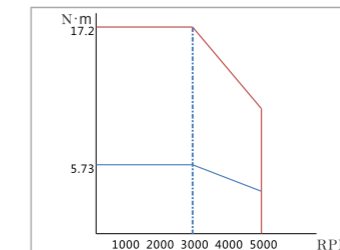
VM7-M11A-1R530-□□



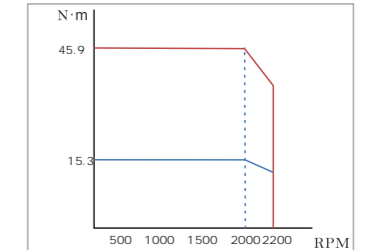
VM7-M11A-1R830-



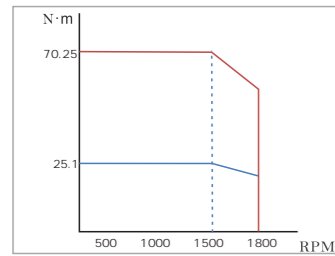
VM7-M11A-1R830-□□



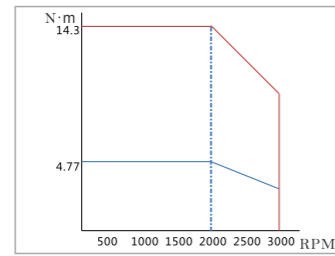
VM7-M13A-3R020- L



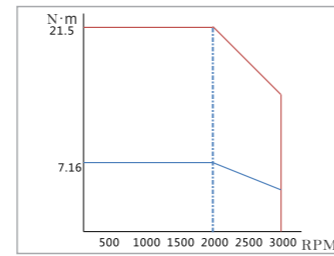
VM5-M18A-4R415-



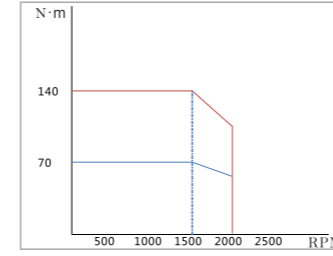
VM7-M13-1R020-□□



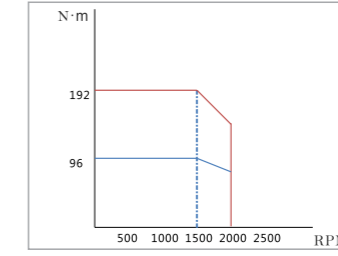
VM7-M13-1R520-□□



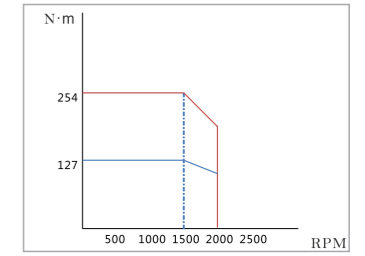
VM7-M20D-01115-□1FN



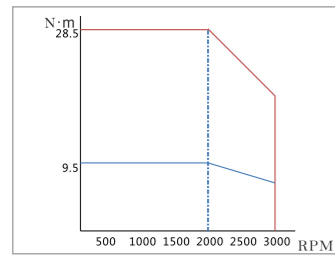
VM7-M20D-01515-□1FN



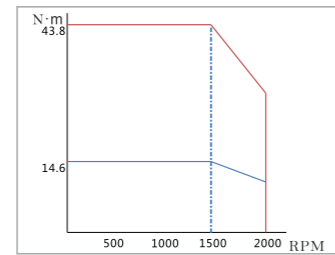
VM7-M20D-02015-□1FN



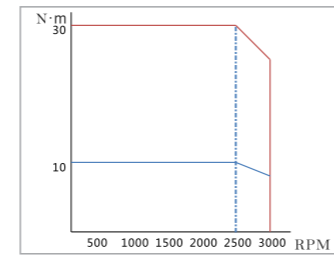
VM7-M13-2R020-□□



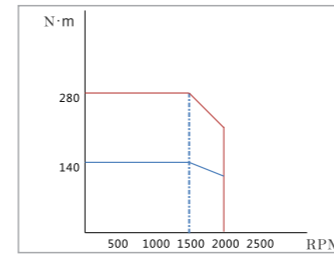
VM7-M13-2R315-□□L



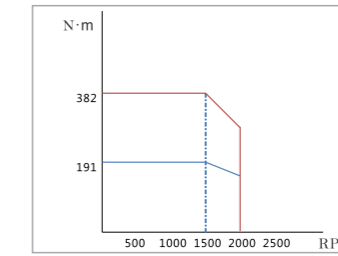
VM7-M13-2R625-□□L



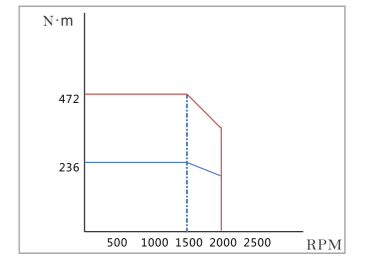
VM7-M20D-02215-□1FN



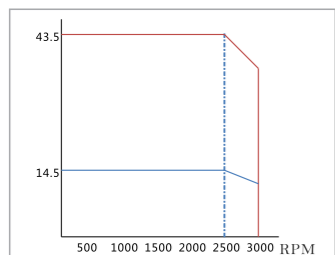
VM7-M20D-03015-□1FN



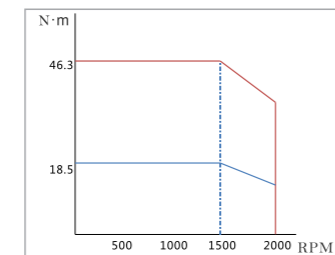
VM7-M20D-03715-□1FN



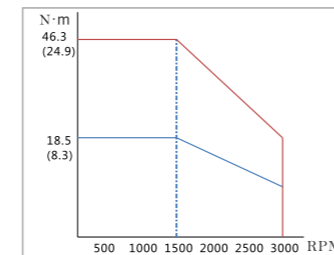
VM7-M13-3R825-□□



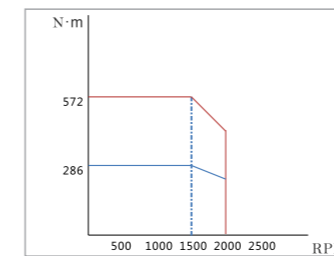
VM5-M18D-2R915-□□



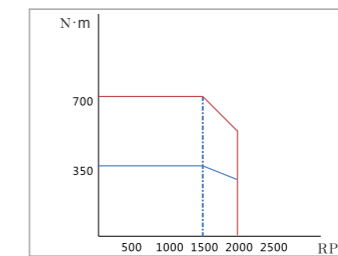
VM5-M18D-2R915-□□H  
(VM7-M13-1R315-□□)



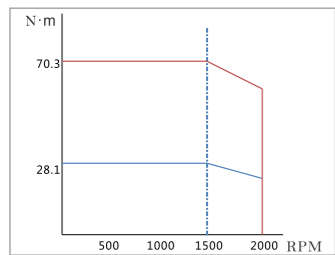
VM7-M20D-04515-□1FN



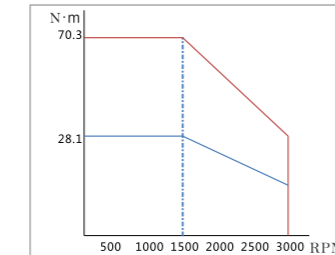
VM7-M20D-05515-□1FN



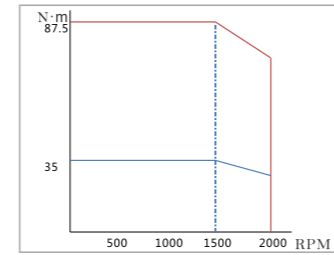
VM5-M18D-4R415-□□



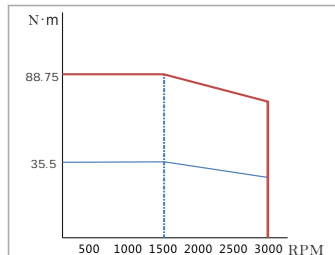
VM5-M18D-4R415-□□H



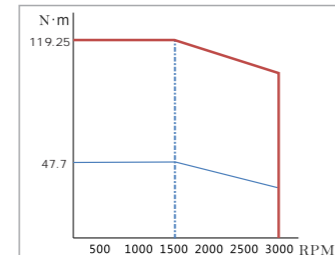
VM5-M18D-5R515-□□



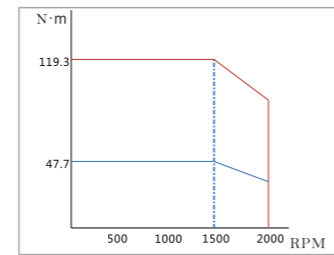
VM5-M18D-5R515- H



VM5-M18A-7R515- H



VM5-M18D-7R515-□□

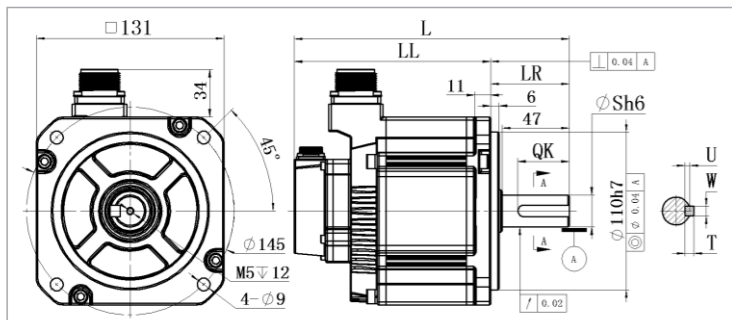


### Parâmetros técnicos do servo motor (B) Saída de shaft

Modelo do Motor VM □ -	Motor model					
	M13A- R8515-□□B	M13A- 1R815-□□B	M13D- R8515-□□B	M13D- 1R815-□□B	VM5-M18D- 5R515-□□BH	VM5-M18D- 7R515-□□BH
Voltagem nominal (V)	220	220	380	380	380	380
Potência nominal (W)	850	1800	850	1800	5500	7500
Velocidade nominal (RPM)	1500	1500	1500	1500	1500	1500
Máxima Velocidade (RPM)	3000	3000	3000	3000	3000	3000
Torque Nominal (N.m)	5.3	11.5	5.3	11.5	35	47.7
Pico torque (N.m)	15.9	34.5	15.9	34.5	87.5	119.3
Corrente nominal (A)	5.5	12	3.8	7.1	20	27.6
Pico de corrente (A)	16.5	36	11.4	21.3	50	69.0
Coefficiente de Torque (N.m/A)	0.96	0.96	1.395	1.62	1.75	1.73
Momento de inércia (com banda de freio) (kg.cm <sup>2</sup> )	13.1 (15.2)	24.3 (26.4)	13.1 (15.2)	24.3 (26.4)	110.06 (115.8)	156.9 (162.7)

## Dimensionamento para instalação do servo motor( B saída de shaft )

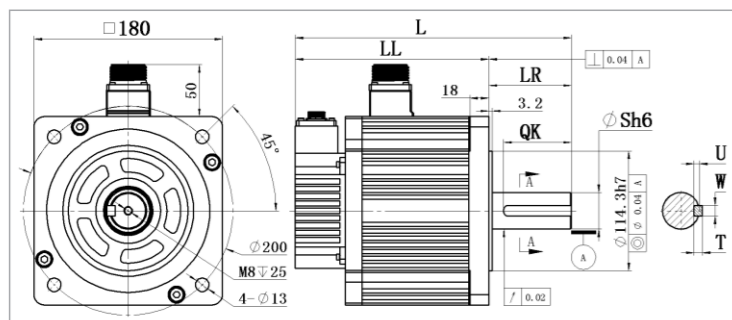
### 130 flange (B) saída de shaft



Unid:mm

Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM7-M13□-R8515-□B	192	137	55	19	3.5	6	6	25
VM7-M13□-R8515-□B	229	174	55	19	3.5	6	6	25
VM7-M13□-1R815-□B	222	167	55	24	4	8	7	36
VM7-M13□-1R815-□B	259	204	55	24	4	8	7	36

### 180 flange (B) saída de shaft

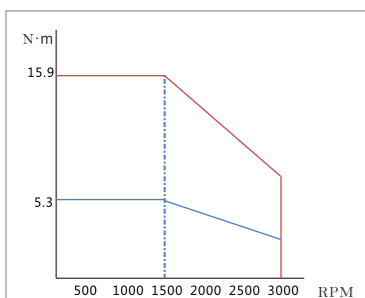


Unid:mm

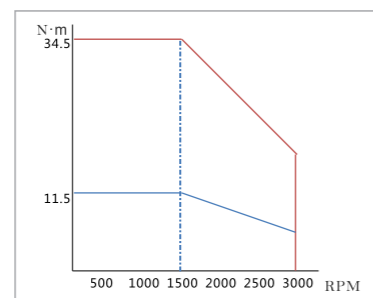
Tipo de Motor	L	LL	LR	S	U	W	T	QK
VM5-M18D-5R515-□1BH	359	246	113	42	5	12	8	96
VM5-M18D-5R515-□2BH	405	292	113	42	5	12	8	96
VM5-M18D-7R515-□1BH	405	292	113	42	5	12	8	96
VM5-M18D-7R515-□2BH	461	348	113	42	5	12	8	96

## Curva de torque servo motor (B saída de shaft)

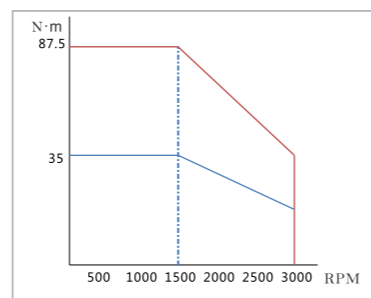
VM7-M13□-R8515-□□B



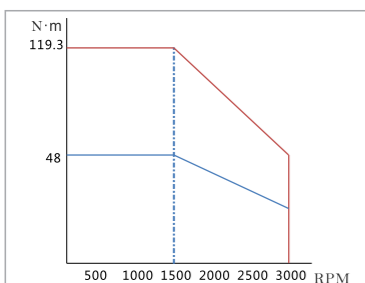
VM7-M13□-1R815-□□B



VM5-M18D-5R515-□□BH



VM5-M18D-7R515-□□BH



## Sd700 Introdução ao fio do Servo drive

### Nomenclatura do cabo de energia

**VM075 - L030 - A N L**

**Série do produto** → VM075

**Potência do cabo** → L030

**Diâmetro do cabo** → A

**Material do cabo** → N

**Plugue do drive** → L

**Plugue do motor** → L

**Material do cabo**  
L: Cabo padrão  
H: Cabo flexível

**Plugue do drive**  
N: Nenhum fio desencapado / u-terminal

**Plugue do motor**  
A: 16M-4A Plugue 4 pinos injetado de aviação  
K: 3108A 18-10S(4 pinos grau 90 de regulamentação de aviação militar)  
H: 3108A 20-18S (9 pinos grau 90 de regulamentação de aviação militar)  
M: 3108A 22-22S(4 pinos grau 90 de regulamentação de aviação militar)

**Tamanho do cabo**

Motor plug	3m	5m
L030	3m	L050 5m
L100	10m	L150 15m
L200	20m	L250 25m
L300	30m	

Note: For 110/130 flange brake motor , brake line and power line are combined into one wire , and H is selected for motor end plug , such as VM150-L050-HNL

### Cabo de potência do motor

VM075-□-□N□ Motor plug A		Motor power cable of 40/60/80 flange	VM150-□-□N□ Motor plug H		Motor power cable of 110/130 flange
VM150-□-□N□ Motor plug K		Motor power cable of 100/110/130 flange	VM250-□-□N□ VM400-□-□N□ Motor plug M		Motor power cable of 180 flange

### Nomenclatura do cabo do freio

**VB - L030 - B L**

**Série do produto** → VB

**Cabo de freio** → L030

**Material do cabo** → B

**Plugue do motor** → L

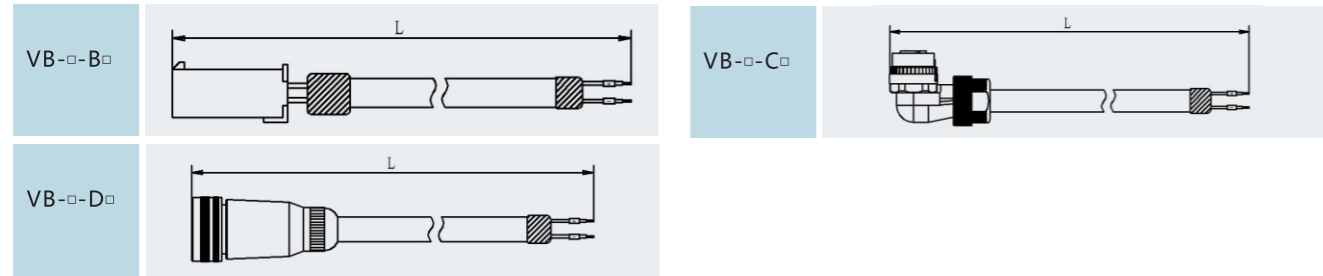
**Material do cabo**  
L: Cabo padrão  
H: Cabo flexível

**Plugue do motor**  
B: 2PIN(AMP 172157-1 Plugue plástico)  
C: 2PIN (SC-CMV1-AP02C-2 pinos de aviação curvo)  
D: 3PIN (YDB16K3TQ - 3 pinos de aviação reto)

**Tamanho do cabo**

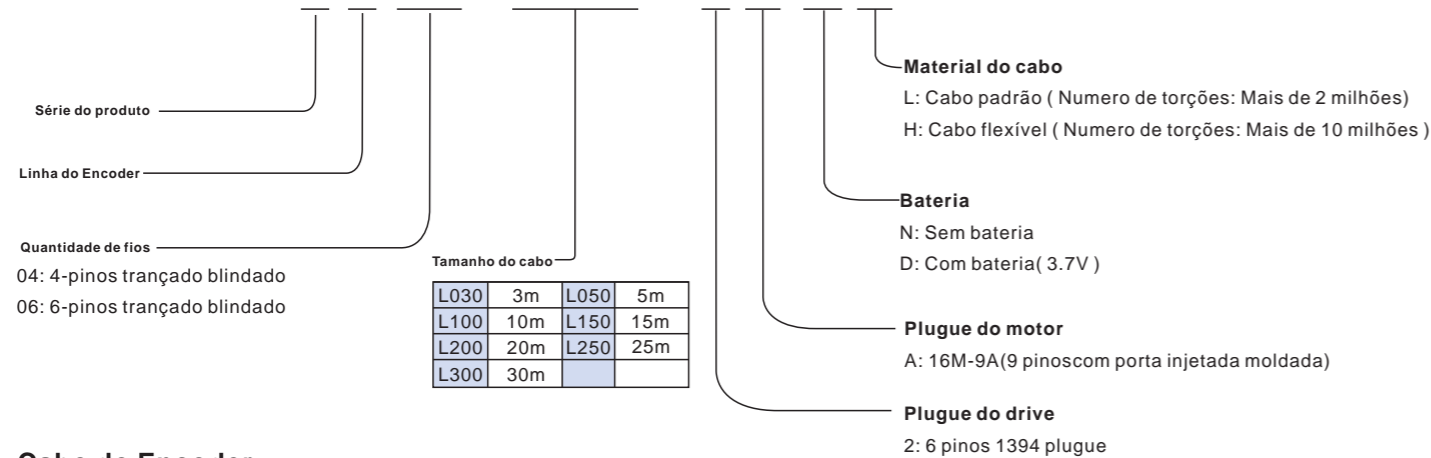
Motor plug	3m	5m
L030	3m	L050 5m
L100	10m	L150 15m
L200	20m	L250 25m
L300	30m	

## Cabo de Freio

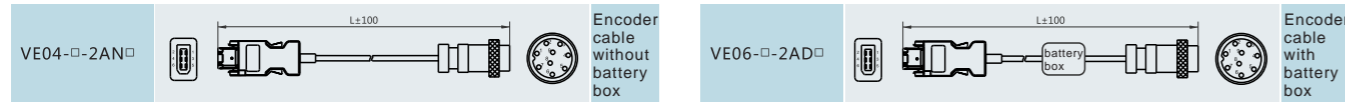


## Nomenclatura do cabo do encoder

**VE 06 - L030 - 2 A N L**



## Cabo do Encoder



## Seleção de resistor para freio

Modelo	Tensão do Freio	Resistor interno	Mínima resistência externa	Máxima resistência externa
SD700-1R1A	380V	None	40Ω	400Ω
SD700-1R8A	380V	None	40Ω	200Ω
SD700-3R3A	380V	None	40Ω	100Ω
SD700-5R5A	380V	40Ω 60W	25Ω	70Ω
SD700-7R6A	380V	40Ω 60W	15Ω	50Ω
SD700-9R5A	380V	40Ω 60W	15Ω	40Ω
SD700-120A	380V	30Ω 200W	10Ω	30Ω
SD700-160A	380V	30Ω 200W	10Ω	30Ω
SD700-2R5D	700V	80Ω 60W	80Ω	225Ω
SD700-3R8D	700V	80Ω 60W	55Ω	180Ω
SD700-6R0D	700V	40Ω 60W	35Ω	110Ω
SD700-8R4D	700V	40Ω 60W	25Ω	85Ω
SD700-110D	700V	40Ω 60W	25Ω	70Ω
SD700-170D	700V	30Ω 200W	30Ω	50Ω
SD700-240D	700V	30Ω 200W	15Ω	40Ω
SD700-300D	700V	30Ω 200W	15Ω	30Ω
SD700-500D	700V	None	10Ω	20Ω
SD700-600D	700V	None	10Ω	20Ω
SD700-700D	700V	None	10Ω	15Ω
SD700-800D	700V	None	10Ω	15Ω
SD700-121D	700V	None	8Ω	12Ω

## Domestic Marketing Services Network



Veichi Electric was established in 2005 and headquartered in Shenzhen, China. In October 2013, Suzhou Veichi Electric Co., Ltd. was founded in Suzhou, Jiangsu province which formed two major production bases. Our sales and service network spread all over the country including more than 40 offices and service centers to ensure timely response of customer needs.

## International Marketing Services Network

