



## MCxx3003/06C (S) 系列驱动器与旧版本2805主要性能区别

其中，MCxx3003C 与 MCxx3003S 系列为对应的 06 系列去掉兼作散热片的外壳而成，因此功能与 06 系列完全相同，仅连续电流值从 6A 降至 3A，特别需要注意的是：03 系列驱动器不带过热保护功能！

3564K024BC 实际为 3564K024B K1155 电机与 MCBL2805 集成一体的产品。新款的 3564K024BCC 和 BCS 实际为 3564K024B K1155 电机与 MCBL3006C/MCBL3006S 集成一体。

因此，本文仅对比 MCxx2805 与 MCxx3006C/MCxx3006S。其中 xx 可代表 DC（驱动控制直流有刷电机）或者 BL（驱动控制无刷伺服电机）。带“\*”的项目表示新版驱动器可设置工作为旧版兼容模式。

|                       | MCxx2805   | MCxx3006S                              | MCxx3006C                              |
|-----------------------|--|--|--|
| 通讯方式                  | RS232  | RS232                                  | CANopen                                |
| 具体通讯协议                | 标准 RS232 协议  | 标准 RS232 协议                            | 必须由上位机或硬件卡提供接口与通讯插件                    |
| 最高电压/最大电流             | 28V / 10A  | 30V / 10A                              | 30V / 10A                              |
| 重量                    | 110 克  | 160 克                                  | 160 克                                  |
| PWM 驱动信号频率            | 62.5kHz  | 78.12kHz                               | 78.12kHz                               |
| 电源输入端                 | +24V 和 GND 端   | 同 2805 系列，但 3.In 可单独为驱动器运算控制电路供电（选配）   | 同 2805 系列，但 3.In 可单独为驱动器运算控制电路供电（选配）   |
| 内置存储器种类/容量            | EEPROM / 8 k Bytes   | FLASH / 3.3 k Words, 至多 1000 条指令。      | 仅能存储参数，不带运动程序存储器。                      |
| 组网运行的连接方式             | 需 n-1 块多功能扩展板  | 无需扩展板，直接并联                             | 直接接入 CAN 网络                            |
| 位置控制精度*               | DC: 取决于编码器分辨率，可接收编码器信号的最高频率为 200kHz<br>BL: 1/1 000 圈，无需编码器 | 取决于编码器分辨率，可接收编码器信号的最高频率为 400kHz        | 1/3 000 圈，无需编码器                        |
| 速度控制范围                | DC: 10~30 000rpm<br>BL: 10~15 000rpm                       | 5~30 000rpm                            | 5~30 000rpm                            |
| 数字输入/输出信号规格           | 低电平: 0~0.5V<br>高电平: 4~30V                                  | TTL 或 PLC 规格，用户设置                      | TTL 或 PLC 规格，用户设置                      |
| 端口采样周期*               | 1.8ms  | 100μs                                  | 100μs                                  |
| 参数解析*（合成输出运动曲线的采样时基）  | 9ms  | 1ms                                    | 1ms                                    |
| 驱动的加速度参数              | 正负加速度统一由指令 AC 设置   | 正/负加速度的设置分别使用 AC 和 DCE 指令              | 正/负加速度的设置分别使用 AC 和 DCE 指令              |
| 适用的 Motion Manager 软件 | 2.0 版或更高   | 3.0 版本或更高                              | 3.0 版本或更高                              |
| ASCII 码指令兼容性          | 不支持新版本相关指令   | 兼容旧版本指令，但旧版驱动器部分查询指令不再支持，详情参阅新版驱动器用户手册 | 兼容旧版本指令，但旧版驱动器部分查询指令不再支持，详情参阅新版驱动器用户手册 |