

稳定的质量是我们赖以生存的根本

优质的服务是我们继续发展的前提

客户的满意是我们唯一追求的目标

**ONKE 欧诺克**

# 产品画册

Product gallery



专业生产直流无刷驱动器、无刷电机及自动化控制系统

## 直流无刷驱动器

深圳市欧诺克科技有限公司

Shenzhen ONKE Technology Co., Ltd.

座机：0755-27387873 27381841

电话：邓先生13538067106 陈先生13923720920

邮箱：[onke@sz-onk.com](mailto:onke@sz-onk.com)

网址：[www.sz-onk.com](http://www.sz-onk.com) [www.onk168.com](http://www.onk168.com)

地址：广东省深圳市宝安区福海街道怀德翠湖工业园13栋

深圳市欧诺克科技有限公司



“ 匠心制造  
精益求精

一、公司介绍.....	03
二、直流无刷驱动器.....	09
1. 驱动器介绍与型号说明.....	09
2. BC、BC2无刷系列技术指标.....	11
3. 驱动器应用领域.....	19
4. 驱动器外设配件.....	21



以精密制造引领未来

Leading the future with precision manufacturing

# COMPANY PROFILE

## 公司简介

### Company Profile

深圳市欧诺克科技有限公司成立于2010年，是一家专业研发生产伺服电机和驱动器的高新技术企业，公司技术力量雄厚，检测手段先进，欧诺克人本着不求最全，只求最精的信念，为生产出各类伺服电机、各类驱动器而不懈奋斗。欧诺克人以鹰的精神，挑战尖端，生产出性价比的各类伺服电机和驱动器，以鹰的敏锐洞察力洞察市场，随时改进、创新来满足市场的需求。

深圳市欧诺克科技有限公司产品主要有：伺服驱动器、伺服电机、直流伺服驱动器，直流伺服电机，交流伺服驱动器，交流伺服电机，低压伺服驱动器，低压伺服电机，直线电机驱动器，DDR马达驱动器，音圈电机驱动器，直流无刷驱动器，直流无刷电机，Rs485，CANopen总线，EtherCAT总线，电子凸轮伺服系统，大功率伺服驱动器、大电流伺服驱动器，专用伺服驱动器和自动化控制系统，十年来凭借精湛的技术与国内外众多知名企业建立了互利共赢的合作。

公司不断研究和开发满足行业需求的各类伺服电机和驱动器，帮助客户提升品质和生产效率。公司还可以根据客户的不同需求提供不同的解决方案，为客户提供最优质的服务，公司以良好的售后服务为客户解决后顾之忧。欧诺人本着以服务客户、服务社会、为客户排忧解难为己任，是各大中小企业优先选择的合作伙伴。

## 企业文化

### Company culture

经营理念：以客户为中心！以诚信、优质、满意的服务满足广大客户的需求。

公司目标：打造一流的伺服电机、驱动器生产厂家。

公司的价值观：成就客户，致力于客户的满意与成功

创业创新：追求速度和效率，专注于对客户和公司有影响的创新。

精准求实：基于事实的决策和业务管理。

诚信正直：建立信任与负责任的企业

企业使命：为提升人类制造业的发展水平而不断致力于领先技术和卓越服务。

企业核心：责任为根、诚信为本。

企业精神：创新改变世界，激情创造未来。

一流的团队，成就一流的企业  
First class team, Prst-class enterprise

# OUR TEAM

## 我们的团队 Our team

我们是一支专业的团队，我们的成员拥有多年的伺服驱动器、伺服电机专业技术背景，来自国内知名伺服驱动器、伺服电机公司的一线骨干。我们是一支年轻的团队，我们的平均年龄仅有30岁，充满了朝气和创新精神。

我们是一支专注的团队，我们坚信伺服驱动器、伺服电机的品牌源自客户的信任。

我们是一支有梦想的团队，我们来自五湖四海，因为有一个共同的梦想，做一家真正优秀的伺服驱动器、伺服电机企业，为客户提供最可靠的伺服驱动器、伺服电机产品。



# 品质把控

## Quality Control



品质把控一丝不苟

## 我们的使命

推动精密传动领域进步、助力中国制造；  
让人类享受更美好生活，实现更多梦想。

Our mission

Implementing progress of precise transmission,  
Help made in China.

Let mankind enjoy a better life and realize more dreams



刚劲是一种追求，精益求精是一种态度！

欧诺克拥有完整的伺服驱动器和电机的生产制造链，十年来不忘初心，  
践行传动之美，对品质的把控一丝不苟！



## 发明专利

- ◆ 非正弦振动驱动控制系统



## 实用新型

- ◆ 一种简易经济伺服驱动器
- ◆ 一种电控触点便于焊接的伺服电机
- ◆ 一种轮切飞剪伺服系统控制组件
- ◆ 一种轮切飞剪伺服系统控制器
- ◆ 一种磁通量可控的伺服电机
- ◆ 一种直流总线伺服驱动器



## 软件著作权

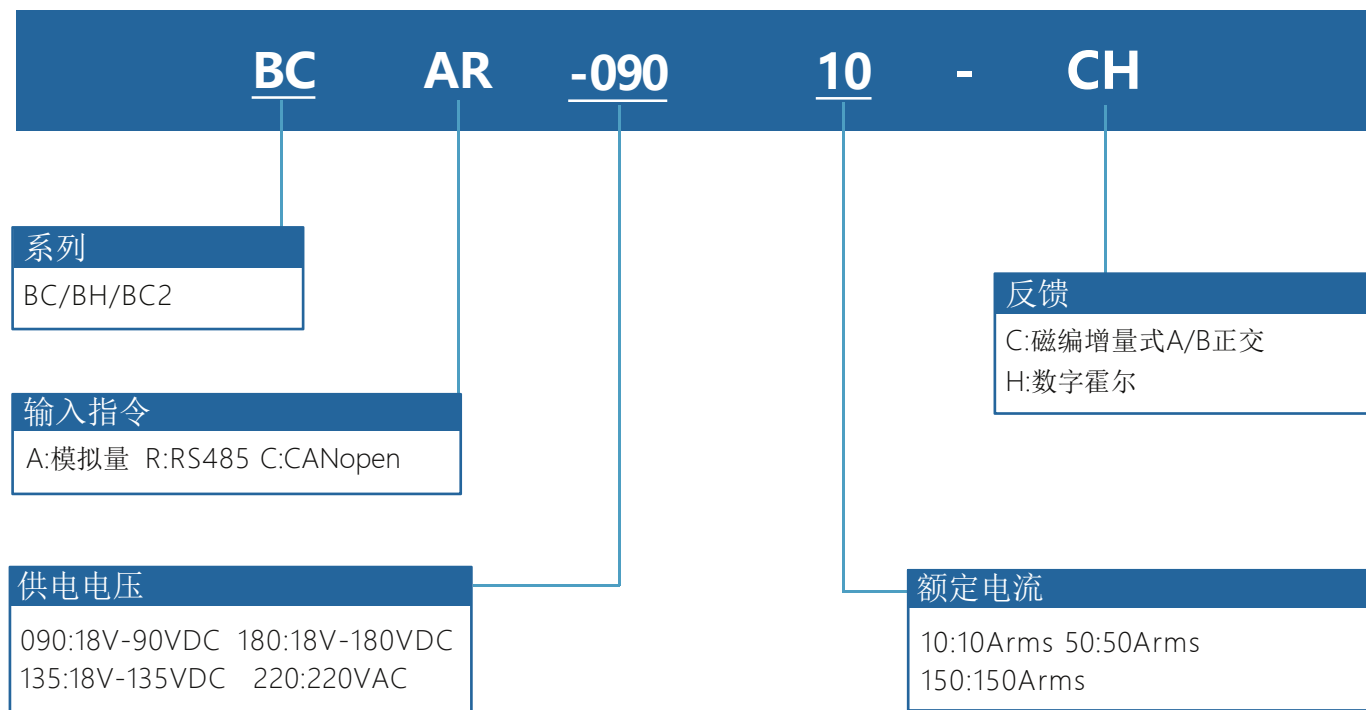
- ◆ 数控钢丝机控制系统软件V1.0
- ◆ 数控螺丝机控制系统软件V1.0
- ◆ 数控裁线机控制系统软件V1.0
- ◆ 数控追剪控制系统软件V1.0
- ◆ 伺服系统调试测试软件V1.0
- ◆ 智能伺服驱动器检测维护软件V1.0

## 无刷驱动器综合介绍

BC和BC2无刷系列智能无刷驱动器是一款通用、高性能、直流供电、结构紧凑的全数字无刷驱动器，最大功率可达15kw，集定制化运动控制、无刷驱动功能为一体。主要应用于无刷电机的速度、转矩控制。它能以外部控制、或RS485，分布式网络CAN(CANopen)，RS232控制四种模式运行。可支持增量编码器、数字霍尔反馈。



## 无刷驱动器型号说明



备注: 1.驱动器供电电压必须大于或者等于电机额定电压

2.驱动器的额定电流必须大于或者等于电机的额定电流

## 驱动器规格汇总表

驱动器型号	供电电压	连续电流 Arms	峰值电流 Arms	反馈类型	外形尺寸	重量	
BCAR-09010-CH	18-90V DC	11A	33A	数字霍尔+编码器ABZ	167*100*35mm	0.45kg	
BCAR-09015-CH		16A	32A				
BCAR-09020-CH		21A	42A				
BCAR-09030-CH		30A	60A		200*114*59mm	1.10kg	
BCAR-09035-CH		35A	70A				
BCAR-09050-CH		50A	100A				
BCAR-09070-CH		70A	140A		221*140*59mm	1.45kg	
BCAR-09085-CH		85A	170A				
BCAR-090100-CH		100A	200A				
BCAR-090140-CH		140A	280A		221*140*90mm	1.8kg	
BCAR-090210-CH		210A	300A				
BCAR-090300-CH		300A	450A				
BCAR-18015-CH	18-180V DC	16A	32A	数字霍尔+编码器ABZ	167*100*35mm	0.45kg	
BCAR-18025-CH		25A	50A				
BCAR-18035-CH		35A	70A		200*114*59mm	1.10kg	
BCAR-18050-CH		50A	100A				
BCAR-18070-CH	70A	140A	221*140*59mm		1.45kg		
BCAR-13570-CH	18-135V DC	100A				200A	
BCAR-135100-CH		100A	200A		221*140*90mm	1.8kg	
BC2AR-09010-CH	18-90V DC	11A	33A				数字霍尔+编码器ABZ
BC2AR-09015-CH		16A	32A				
BC2AR-09030-CH		30A	60A				
BC2AR-09035-CH		35A	70A				
BC2AR-09050-CH		50A	100A		245*148*59mm	1.65kg	
BC2AR-09070-CH		70A	140A				
BC2AR-090100-CH		100A	200A				
BC2AR-18010-CH		11A	33A				
BC2AR-18015-CH	18-180V DC	16A	32A	208*118*40mm	0.7kg		
BC2AR-18025-CH		25A	50A				
BC2AR-18035-CH		35A	70A				
BC2AR-18050-CH		50A	100A				
BC2AR-13570-CH	18-135V DC	70A	140A	245*148*59mm	1.65kg		

## BC无刷系列技术规范

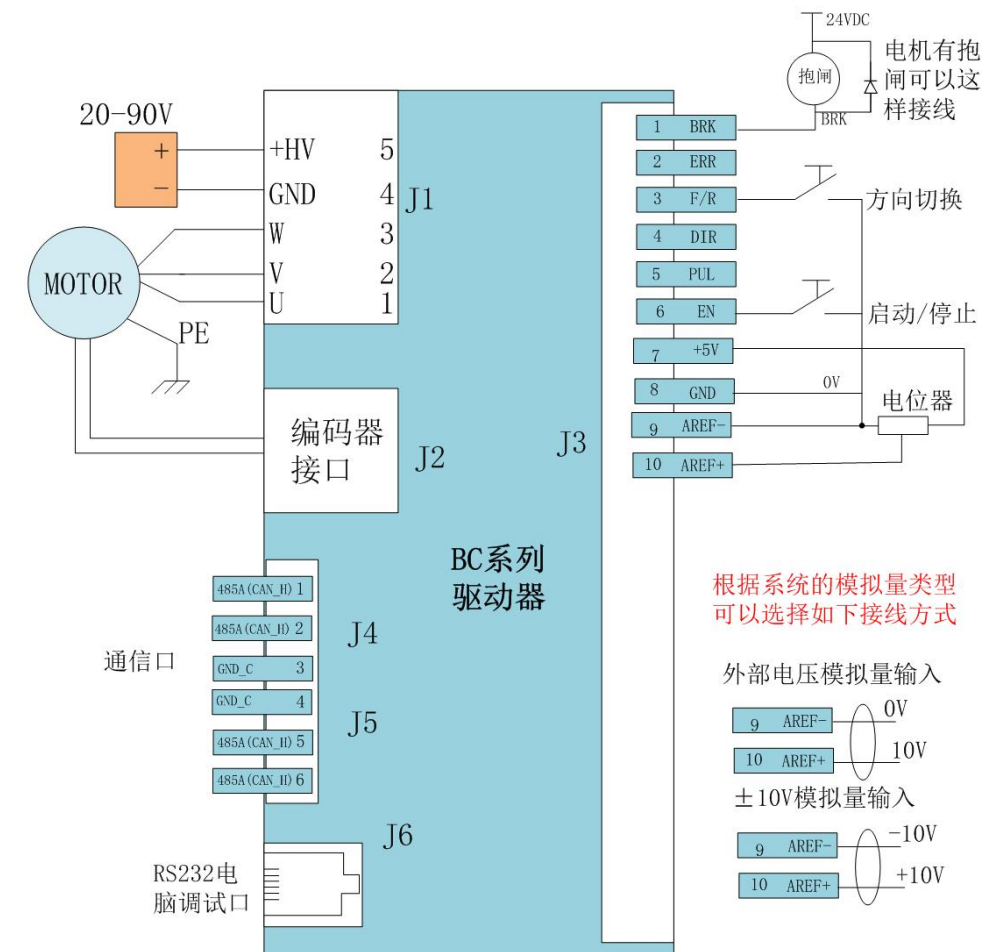
- ◆控制模式：速度，转矩；
- ◆采样频率(时间) 电流环: 16KHz(62.5us) ;速度环:2KHz(250μs)
- ◆带宽：电流环一般为1.5kHz,随参数调整与负载电感有所变化
- ◆可编程保护：过流，过压或欠压，I<sup>2</sup>t，输出短路过载等多方位保护功能；
- ◆驱动电机类型：永磁无刷电机；
- ◆位置反馈：增量式编码器ABZ、数字霍尔；
- ◆RS232 串行接口，波特率可达 115KB；
- ◆RS485 modbus RTU，波特率最高 1MHz；
- ◆CAN2.0 局域总线，兼容 CANopen DS-402，波特率最高 1MHz；
- ◆电源电压：18-90(135/180)VDC；



功能	LED 指示		状态指示，CAN网络指示
	通信功能	RS-232	波特率
协议			全双工模式, ASCII或二进制格式
RS-485		波特率	9600-115200
		协议	modbus RTU
CAN		波特率	20kbit/s-1Mbit/s
		协议	Canopen应用层DS-301V4.02
	设备	DSP-402设备驱动和运动控制	
保护功能			过压，过流，欠压，过载，过热，编码器异常等保护
使用环境	安装地点		无腐蚀气体，可燃性气体等
	海拔高度		低于1000米
	温度		-20°C~+40°C
	湿度		5%~95%RH，无水珠凝结
	耐振动/耐冲击强度		小于4.9m/s <sup>2</sup> /小于19.6m/s <sup>2</sup>
反馈	数字A/B正交编码器(-E,最大速率5M line/s)		
	数字霍尔(-H(U/V/W,120度电气相位差))		

速度控制	指令控制方式		PWM、±10V 模拟量	
	输入信号	PWM	极性	PWM=0~100%，极性=1/0
			无极性	PWM=50% +/-50%
			频率范围	最小1kHz，最大100kHz
最小脉冲宽度			220ns	
模拟指令		电压范围	输入电压范围±10V	
		输入阻抗	差分输入阻抗=5KΩ	
电流控制	指令控制方式		PWM、±10V 模拟量	
	输入信号	PWM	极性	PWM=0~100%，极性=1/0
			无极性	PWM=50% +/-50%
			频率范围	最小1kHz，最大100kHz
			最小脉冲宽度	220ns
		模拟指令	电压范围	输入电压范围±10V
输入阻抗			差分输入阻抗=5KΩ	
I/O 信号	数字输入IN		端口数量	6
			信号格式	NPN(低电平有效)
			可设置功能	使能，外部复位，正/反转，电机运转停止，PWM同步信号输入，电机温度保护等
	数字输出OUT		端口数量	2
			信号格式	NPN(低电平有效)，可承受最大电流 300mA <sub>dc</sub> ，最高电压 30V <sub>dc</sub>
			可设置功能	故障信号，抱闸控制，PWM同步信号，自定义事件

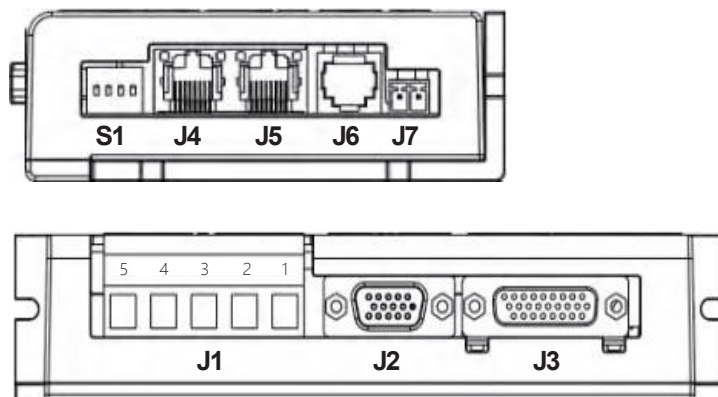
## BC无刷系列系统接线图



## BC无刷系列端子定义

### J4-J5 RS-485(CAN)通信链接

脚位	定义	可选
1	485A (CAN_H)	括号内CAN通信功能可选
2	485A (CAN_H)	
3	GND_C	
4	GND_C	
5	485B (CAN_L)	
6	485B (CAN_L)	



### J3 控制信号端子

脚位	定义	说明	脚位	定义	说明
1	OUT2	抱闸输出 (BRK)	6	IN1	使能 (EN)
2	OUT1	故障输出 (ERR)	7	+5V	5V输出
3	IN2	单相模拟量方向 (F/R)	8	GND	Gnd
4	IN3(HS)	PWM 方向 (DRI)	9	AREF-	模拟量- (AREF-)
5	IN4(HS)	PWM(PUL)	10	AREF+	模拟量+ (AREF+)

### J6 RS-232调试用

脚位	定义
1	NO Connection
2	RxD
3	Signal Ground
4	Signal Groudn
5	TxD
6	NO Connection

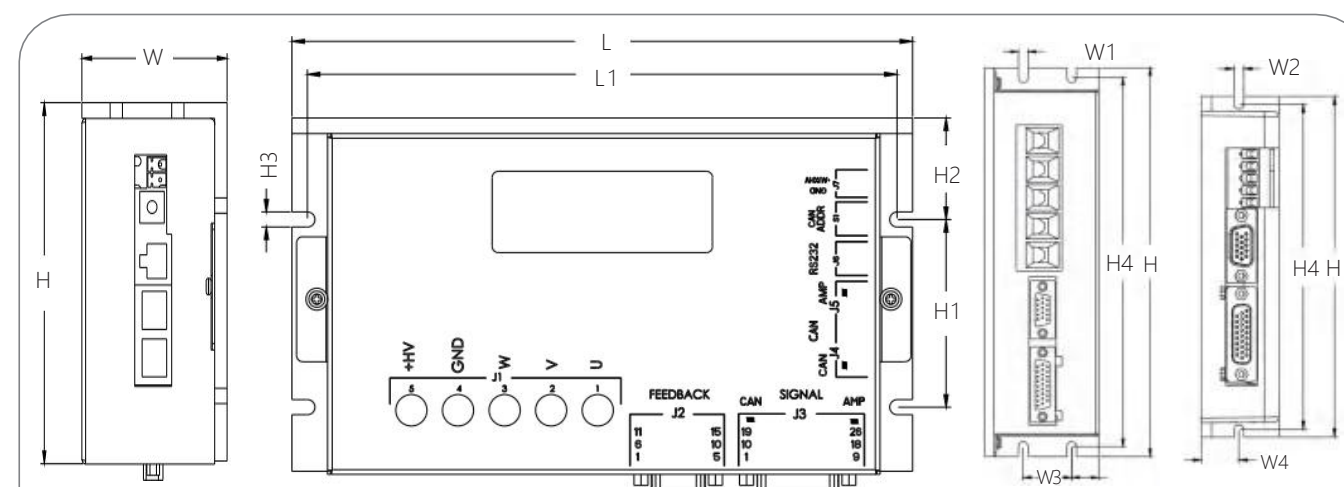
### J1 电机电源

脚位	定义
1	U
2	V
3	W
4	0V
5	DC20-90
6	辅助电源

### J2 电机反馈

脚位	定义	脚位	定义	脚位	定义
1		6	V	11	B-
2		7	Z-	12	B+
3	U	8	Z+	13	A-
4	+5 V	9	W	14	A+
5	0V	10		15	

## BC无刷系列外形尺寸图



型号	L	L1	W	W1	W2	W3	W4	H	H1	H2	H3	H4
BCAR-10A~35A	167	160	35	/	2-4.5	/	19.5	100	51	22	4-4.5	160
BCAR-50A70A	200	190	59	4-5.0	/	25	/	114	60	32.5	4-4.8	190
BCAR-100A	221	211	59	5	/	25	/	140	60	45	4.8	211
BCAR-140A210A	221	211	90	5	/	25	/	140	/	/	/	211
BCAR-300A	265	255	90	5	/	25	/	140	/	/	/	211



## BC2无刷系列技术规范

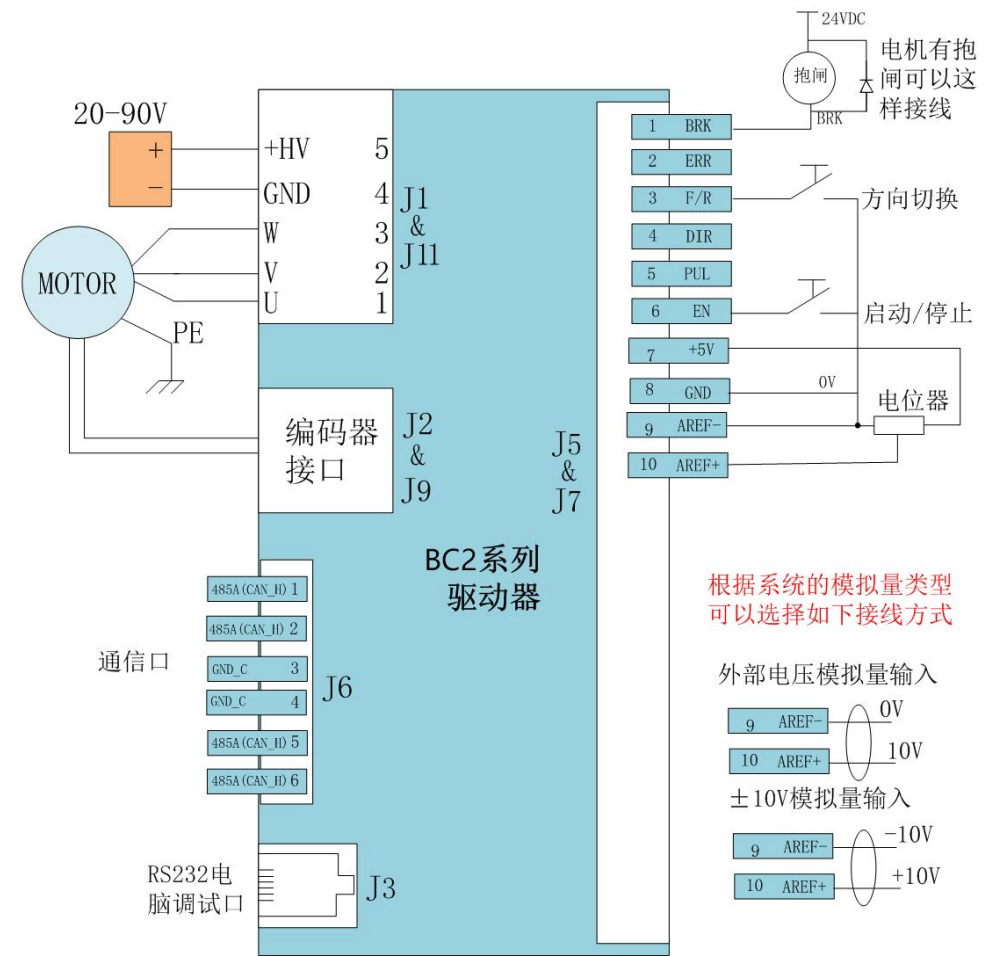
- ◆ 控制模式：速度，转矩；
- ◆ 采样频率(时间) 电流环: 16KHz(62.5us) ;速度/位置环:2KHz(250μs)
- ◆ 带宽：电流环一般为1.5kHz,随参数调整与负载电感有所变化
- ◆ 可编程保护：过流，过压或欠压，I<sup>2</sup>t，输出短路过载等多方位保护功能；
- ◆ 驱动电机类型：永磁无刷电机；
- ◆ 位置反馈：增量式编码器ABZ、数字霍尔；
- ◆ RS232 串行接口，波特率可达 115KB；
- ◆ RS485 modbus RTU，波特率最高 1MHz；
- ◆ CAN2.0 局域总线，兼容 CANopen DS-402，波特率最高 1MHz；
- ◆ 电源电压：18-90(135/180)VDC；



功能	LED 指示		状态指示，CAN网络指示	
	通信功能	RS-232	波特率	9600-115200
			协议	全双工模式, ASCII或二进制格式
		RS-485	波特率	9600-115200
			协议	modbus RTU
		CAN	波特率	20kbit/s-1Mbit/s
			协议	Canopen应用层DS-301V4.02
	设备			DSP-402设备驱动和运动控制
	保护功能			过压，过流，欠压，过载，过热，编码器异常等保护
使用环境	安装地点		无腐蚀气体，可燃性气体等	
	海拔高度		低于1000米	
	温度		0°C~+40°C	
	湿度		5%~95%RH，无水珠凝结	
	耐振动/耐冲击强度		小于4.9m/s <sup>2</sup> /小于19.6m/s <sup>2</sup>	
反馈	数字A/B正交编码器(-E,最大速率5M line/s)			
	数字霍尔(-H(U/V/W,120度电气相位差))			

速度控制	指令控制方式		PWM、±10V 模拟量	
	输入信号	PWM	极性	PWM=0~100%，极性=1/0
			无极性	PWM=50% +/-50%
			频率范围	最小1kHz，最大100kHz
			最小脉冲宽度	220ns
模拟指令		电压范围	输入电压范围±10V	
		输入阻抗	差分输入阻抗=5KΩ	
电流控制	指令控制方式		PWM、±10V 模拟量	
	输入信号	PWM	极性	PWM=0~100%，极性=1/0
			无极性	PWM=50% +/-50%
			频率范围	最小1kHz，最大100kHz
			最小脉冲宽度	220ns
模拟指令		电压范围	输入电压范围±10V	
		输入阻抗	差分输入阻抗=5KΩ	
I/O 信号	数字输入IN		端口数量	6
			信号格式	NPN, PNP
			可设置功能	使能，外部复位，正/反转，电机运转停止，PWM同步信号输入，电机温度保护等
	数字输出OUT		端口数量	2
			信号格式	光耦输出，最高电压 30Vdc。两个专用的电机抱闸输出
		可设置功能	故障信号，抱闸控制，PWM同步信号，自定义事件	

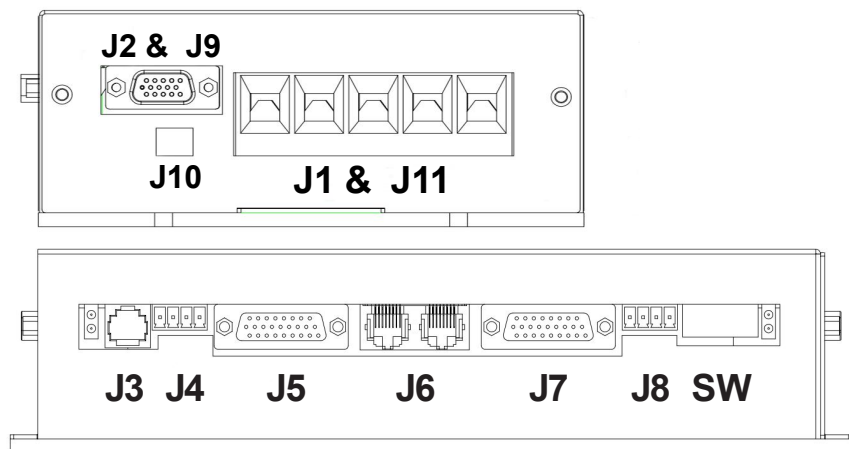
## BC2无刷系列系统接线图



## BC2无刷系列端子定义

### J3 RS-232调试用

引脚	定义	名称
2	RXD	RS232 通讯接收端
3	GND	通讯电源地
5	TXD	RS232 通讯发送端



### J1 & J11电机电源

序号	定义	名称	名称
1	A#U	电机动力线U相	必须按标号与电机一一相连
2	A#V	电机动力线V相	
3	A#W	电机动力线W相	
4	GND	输入电源-	+20~90V DC
5	+HV	输入电源+	

### J6 RS-485(CAN)通信链接

脚位	定义	可选
1	485A (CAN_H)	括号内CAN通信功能可选
2	485A (CAN_H)	
3	GND_C	
4	GND_C	
5	485B (CAN_L)	
6	485B (CAN_L)	

### J5 & J7控制信号端子

引脚	名称	功能
1	OUT2	抱闸输出 (BRK)
2	OUT1	故障输出 (ERR)
3	IN2	单相模拟量方向 (F/R)
4	IN3(HS)	PWM 方向 (DRI)
5	IN4(HS)	PWM(PUL)
6	IN1	使能 (EN)
7	+5V	5V输出
8	GND	Gnd
9	AREF-	模拟量- (AREF-)
10	AREF+	模拟量+ (AREF+)

### J4 & J8控制电机抱闸使能端子

脚位	定义	可选
1	BRK-24	外接24V
2	BRK-OUT	抱闸输出
3	GND	外接0V
4	MOT-TMP	接电机的温度开关

### J10 辅助电源端子

GND	0V
+AUXHV	+24V

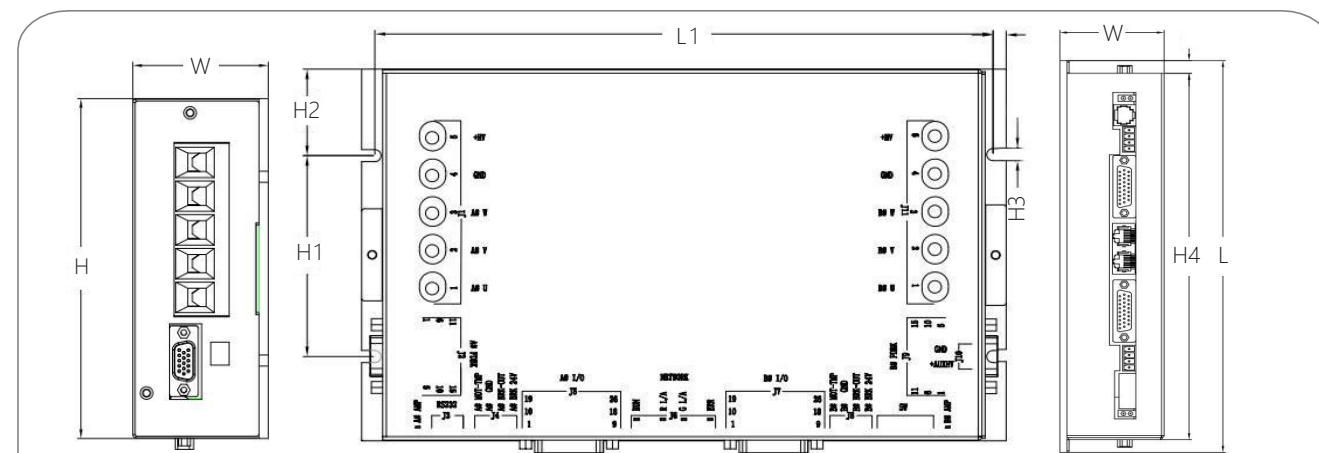
### 电机编码器反馈J2 & J9

引脚	定义	功能	引脚	定义	功能
1			9	W+	电机编码器W+输入
2			10		
3	U+	电机编码器U+输入	11	B-	电机编码器B- 输入
4	+5V	电机信号线+5V	12	B+	电机编码器B+输入
5	0V	电机信号线GND	13	A-	电机编码器A输入
6	V+	电机编码器V+输入	14	A+	电机编码器A+输入
7	Z-	电机编码器Z-输入	15		
8	Z+	电机编码器Z+输入			

### SW拨码开关对应站号

SW开关序号	对应站号	SW开关序号	对应站号
1	8	3	2
2	4	4	1

## BC2无刷系列外形尺寸图



型号	L	L1	W	H	H1	H2	H3	H4
BC2AR-09010A~35A	208	198	40	118	101	/	4-4.8	192
BC2AR-09050A~100A	245	235	59	148	80	34.5	4-5.0	229
BC2AR-18010A~25A	208	198	40	118	101	/	4-4.8	192
BC2AR-18035A~50A	245	235	59	148	80	34.5	4-5.0	229
BC2AR-13570A								

## BC和BC2无刷系列应用领域

无刷驱动器应用于各种伺服电机、机器人领域、新能源领域、自动化领域、AGV汽车行业，控制系统中，能将输入的电压信号转换为电机轴上的机械输出量，拖动被控制元件，从而达到控制目的。



物流自动化



机器人领域



新能源领域



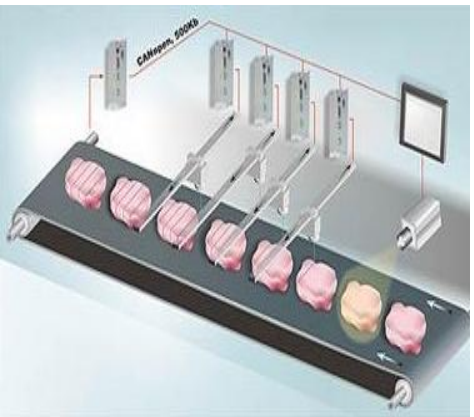
协作机器人



AGV车



移动摄像车



食品加工



点胶



运输系统



### 产品概述:

RS-232串口线 RJ11转DB9P 用于短 信猫及各种转换设备，轻松实现计算机USB接口到通用串口COM之间的转换。为没有串口的计算机、笔记本电脑提供快速的通道。

调机线



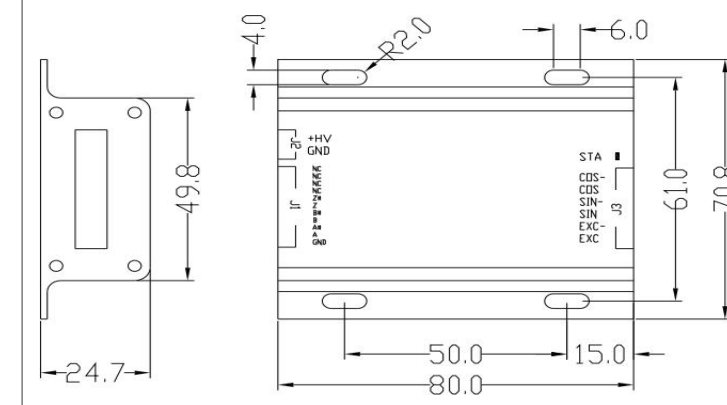
### 产品概述:

旋变解码板主要用于旋变解码，可以将旋变信号转换为光电编码器的信号格式（A+、A-、B+、B-、Z+、Z-），输出位数12位，对应仿真增量式编码器为1024线。

### 型号汇总:

型号	电压	编码器线
RS10-1007I09	18~90VDC	1024
RS10-1007I18	18~180VDC	1024

### 外形尺寸图:



RS10-1007I 旋变卡

## 外设配件

### DB-01-5P5 制动单元



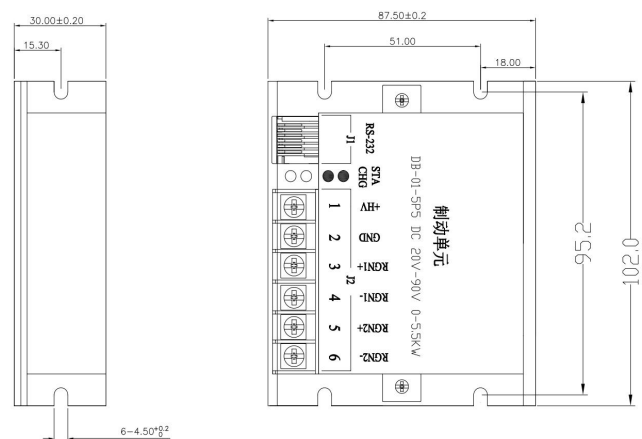
#### 产品概述:

制动单元原理：制动单元由大功率晶 体管MOS及其驱动电路构成。其功能 是为放电电流环节电容器在规定的电 压范围内储存不了或者内接的制动电 阻来不及消耗掉而使直流部分“过压” 时，需要加外接制动组件，以加快消 耗再生电能的速度。

#### 型号汇总:

型号	电压	功率
DB-01-5P5	18~90VDC	0~5.5KW
DB-02-5P5	18~180VDC	0~5.5KW

#### 外形尺寸图:



## 外设配件

### 电阻



#### 产品概述:

制动电阻：是铝壳电阻的一种，主要 用于伺服驱动器控制电机快速停车的 机械系统中，帮助电机将其因快速停 车所产生的再生电能转化为热能。

#### 型号汇总:

型号	功率	阻值
300W 2R	300W	2R
300W 4R	300W	4R
300W 8R	300W	8R
600W 2R	600W	2R
600W 4R	600W	4R
1000W 4R	1000W	4R

#### 外形尺寸图:

