

Kinetix 3 组件化伺服驱动器

产品目录号 2071-AP0、2071-AP1、2071-AP2、2071-AP4、2071-AP8、2071-A10、2071-A15

主题	页码
关于 Kinetix 3 驱动器	1
重要用户须知	2
产品目录号说明	3
准备工作	3
产品尺寸	5
连接器数据	7
电源接线要求	12
配对的连接器和电缆	13
将 Kinetix 3 驱动器接地到子面板上	14
Kinetix 3 驱动器电源和接地连线	15
电机过载保护	17
其他资源	18

关于 Kinetix 3 驱动器

Kinetix® 3 组件化伺服驱动器可以为输出功率要求在 50...1500 W (0.6...9.9 A rms) 范围内的应用提供简单解决方案。

有关接线、通电、故障处理以及与 Micro800™ 和 MicroLogix™ 控制器平台集成的详细信息，请参见 Kinetix 3 Component Drive User Manual，出版号: [2071-UM001](#)。

重要用户须知

在安装、配置、操作或维护此产品之前，请仔细阅读本文档及“其他资源”部分列出的文档，了解设备的安装、配置和操作信息。用户需要了解安装和接线指南以及所有适用规范、法律和标准的相关要求。

安装、调节、投入使用、操作、装配、拆卸和维护等活动均要求由经过适当培训的人员遵照适用法规执行。

如果设备的使用方式与制造商指定的方式不同，则设备提供的保护功能可能会受到影响。

任何情况下，对于因使用或操作本设备造成的任何间接或连带损失，罗克韦尔自动化公司概不负责。

本手册中包含的示例和图表仅用于说明。由于任何具体的安装都存在很多差异和要求，罗克韦尔自动化对于依据这些示例和图表所进行的实际应用不承担任何责任和义务。

对于因使用本手册中所述信息、电路、设备或软件而引起的专利问题，罗克韦尔自动化不承担任何责任。

未经罗克韦尔自动化有限公司的书面许可，任何单位或个人不得复制本手册之全部或部分內容。

在整本手册中，我们在必要的地方使用了以下注释，来提醒您注意相关的安全事宜。



警告：用于标识在危险环境下可能导致爆炸，进而导致人员伤亡、物品损坏或经济损失的操作或情况。



注意：用于标识可能导致人员伤亡、物品损坏或经济损失的操作或情况。注意符号可以帮助您确定危险、避免危害并了解可能的后果。

重要信息 用于标识对成功应用和了解本产品有重要作用的信息。

标签可能位于设备上或设备内，提供特定警示。



触电危险：位于设备（例如，驱动器或电机）表面或内部的标签，提醒人们可能存在危险电压。



灼伤危险：位于设备（例如，驱动器或电机）表面或内部的标签，提醒人们表面可能存在高温危险。



弧闪危险：位于设备（例如，电机控制中心）表面或内部的标签，提醒人们可能存在弧闪危险。弧闪将造成严重的人身伤害或死亡。穿戴适当的个人防护设备（PPE）。遵守安全工作规范和个人防护设备（PPE）的所有法规要求。

产品目录号说明

本安装指南适用于以下 Kinetix 3 驱动器。

目录号	输入电压	连续输出功率 kW	连续输出电流 A (0-峰值)
2071-AP0	240V AC rms, 1 Ø	50 W	0.85
2071-AP1		100 W	1.56
2071-AP2		200 W	2.40
2071-AP4		400 W	4.67
2071-AP8	240V AC rms, 1 Ø 或 3 Ø	800 W	7.07
2071-A10	220V AC rms, 3 Ø	1.0 kW	9.90
2071-A15		1.5 kW	13.99

准备工作

拆除组件内部和周围的所有包装材料、楔形物和支撑架。拆开包装后，请对照订购单检查货物铭牌目录号。

部件列表

Kinetix 3 驱动器附带以下部件：

- 一个通用电源输入 (IPD) 接头，一个分流电阻 (BC) 接头和一个电机电源 (MP) 接头
- 一个可用于打开电源连接器线夹的连接工具
- 一个接地夹和两颗 #6-32 x 1 螺丝，用于提供接地和消除电机电源电缆的应力
- 安装指南，出版号：[2071-IN001](#)

提示

未提供电机反馈分线板 (产品目录号 2071-TBMF) 和 I/O 连接 (产品目录号 2071-TBIO)。有关详细信息，请参见 Kinetix Servo Drives Specifications Technical Data，出版号 [GMC-TD003](#)。

还提供了控制与配置串行接口电缆 (产品目录号 2090-CCMxxDS-xxAAxx) 和备用连接器组 (产品目录号 2071-CONN1)。有关详细信息，请参见 Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data，出版号 [GMC-TD004](#)。

安装 Kinetix 3 驱动器

该步骤以您已经准备好面板并了解如何连接系统为前提。如需了解本文档没有提及的设备和附件安装说明，请参阅随有关产品提供的说明。



触电危险：为了避免电击危险，务必在通电前完成 Kinetix 3 驱动器的所有安装和接线操作。一旦通电，即使未使用，接头端子也可能带电。

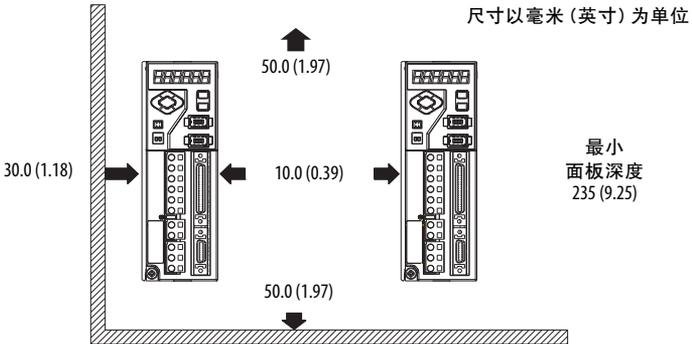


注意：请制定系统安装计划，以便在将系统从机壳中取出后执行所有切割、钻孔、攻丝、焊接工作。由于系统采用开放式结构，请小心操作，避免金属碎屑进入系统。金属碎屑或其他异物可能会卡在电路中，造成组件损坏。

安装 Kinetix 3 驱动器

按以下步骤安装驱动器。

1. 将驱动器安装到面板上时，请遵照以下间隙要求。

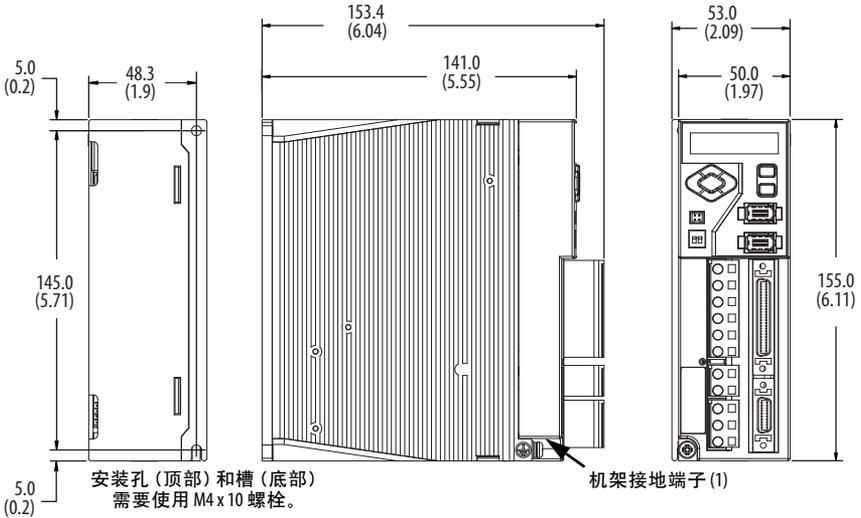


重要信息 如图所示垂直安装模块。请勿侧着安装模块。

2. 用 M4 (#6-32) 钢制机螺丝将 Kinetix 3 驱动器安装到机柜子面板上，螺丝的紧固扭矩为 1.1 N•m (9.8 lb•in)。

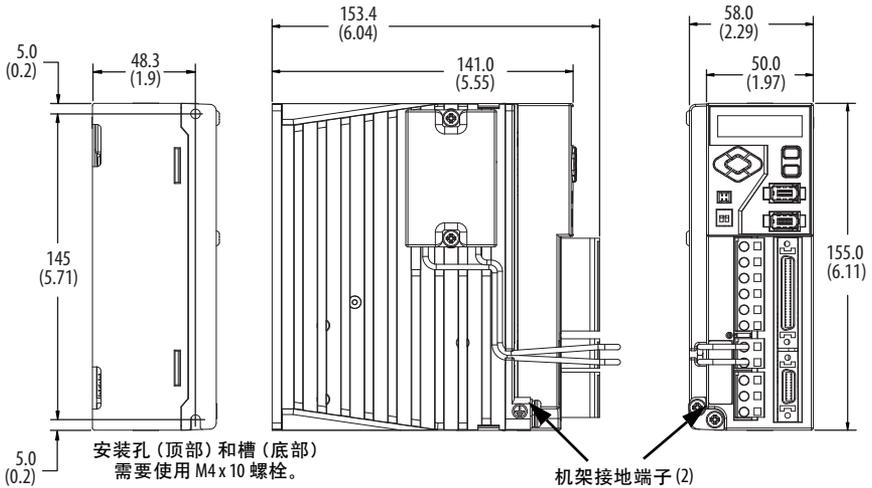
产品尺寸

产品目录号 2071-AP0、2071-AP1 和 2071-AP2



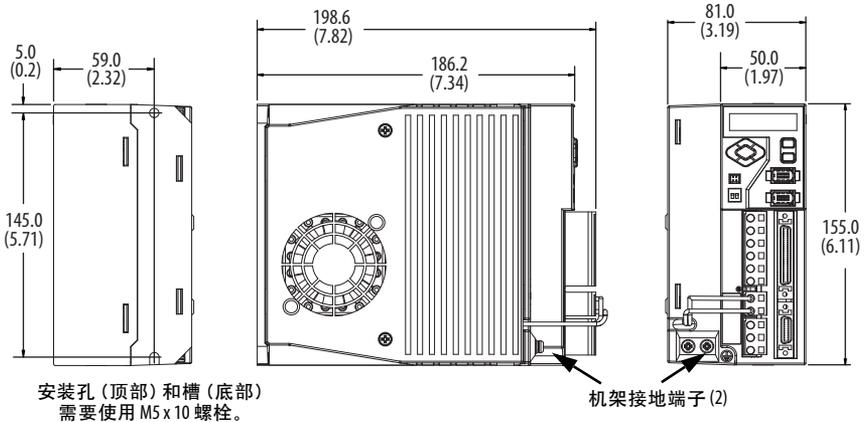
尺寸以毫米 (英寸) 为单位。驱动器使用公制尺寸设计；英寸尺寸由数学运算转换而来。

产品目录号 2071-AP4



尺寸以毫米 (英寸) 为单位。驱动器使用公制尺寸设计；英寸尺寸由数学运算转换而来。

产品目录号 2071-AP8、2071-A10 和 2071-A15

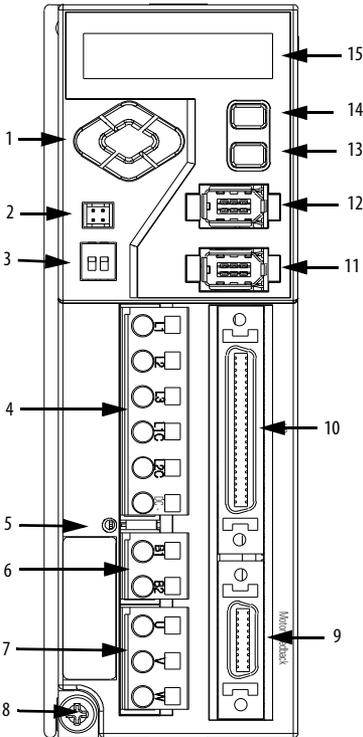


尺寸以毫米 (英寸) 为单位。驱动器使用公制尺寸设计；英寸尺寸由数学运算转换而来。

连接器数据

下图标识了 Kinetix 3 驱动器的各种功能和指示灯。

Kinetix 3 功能和指示灯



项目	说明
1	左/右与上/下键
2	模拟量输出 (A.out)
3	RS-485 通信终端开关
4	输入电源 (IPD)
5	主电源指示灯
6	旁路电源 (BC)
7	电机电源 (MP)
8	接地接线片
9	电机反馈 (MF)
10	输入/输出 (I/O)
11	串行接口 (Comm0B) (下)
12	串行接口 (Comm0A) (上)
13	回车键
14	模式/设置键
15	7 段码状态指示灯

Kinetix 3 连接器

代号	说明	连接器
A.out	模拟量输出	4 针连接器头
IPD	交流和控制电源输入	6 针快速连接端子块
BC	旁路电源	2 针快速连接端子块
MP	电机电源	3 针快速连接端子块
Comm0A	串行接口 (上)	6 针 IEEE 1394 连接器
Comm0B	串行接口 (下)	6 针 IEEE 1394 连接器
I/O	I/O	50 针微型 D 型连接器
MF	电机反馈	20 针微型 D 型连接器

模拟量输出 (A.out) 连接器

A.out 针脚	说明	信号
1	模拟量输出 #1	AOUT1
2	模拟量输出 #1 地	ACOM
3	模拟量输出 #2	AOUT2
4	模拟量输出 #2 地	ACOM

输入电源 (IPD) 连接器

IPD 针脚	说明	信号
L1	主交流电源	L1
L2	主交流电源	L2
L3	主交流电源 ⁽¹⁾	L3
L1C	L1C - 控制电源	L1C
L2C	L2C - 控制电源	L2C
直流	直流母线负极	DC- (不支持)

(1) L3 不用于单相驱动器。

旁路电源 (BC) 连接器

BC 针脚	说明	信号
B1	分流电阻 + 直流母线正极	B1 (不支持)
B2	分流电阻 -	B2

电机电源 (MP) 连接器

MP 针脚	说明	信号
U	电机电源 U	U
V	电机电源 V	V
W	电机电源 W	W

电机反馈 (MF) 连接器

MF 针脚	说明	信号
1	编码器电源接地	ECOM
2	温度传感器输入	TS
3	A 正向差分输入	A+
4	A 负向差分输入	A-
5	B 正向差分输入	B+
6	B 负向差分输入	B-
7	索引正向差分输入	I+
8	索引负向差分输入	I-
9	负向极限传感器输入	LMT-
10	串口正极 霍尔反馈 S1	SD+ S1
11	屏蔽线	GND
12	保留	-
13	串口负极	SD-
14	霍尔反馈 S2	S2
15	保留	-
16	霍尔反馈 S3	S3
17	正向极限传感器输入	LMT+
18	电机端电池正极	BAT+
19	电机端电池负极	BAT-
20	编码器 +5V 输入电源	EPWR

串行接口 (Comm0A, 上) 和 (Comm0B, 下) 连接器

Comm0A 和 Comm0B 针脚	2071-Axx (A 系列)		2071-Axx (B 系列)	
	说明	信号	说明	信号
1	RS-232 发送	XMT	RS-232 发送	XMT
2	RS-232 接收	RCV	RS-232 接收	RCV
3	保留	-	+5V DC	+5V DC
4	+5V 电源接地	GND	+5V 电源接地	GND
5	RS-485 +	DX+	RS-485 +	DX+
6	RS-485 -	DX-	RS-485 -	DX-

I/O (IOD) 连接器

IOD 引脚	说明	信号
1	24V 输入	+24V PWR
2	24V 输入	+24V PWR
3	数字量输入 1 (/SV-ON)	INPUT1
4	数字量输入 2 (P-OT)	INPUT2
5	数字量输入 3 (N-OT)	INPUT3
6	数字量输入 4 (/P-CON)	INPUT4
7	数字量输入 5 (/A-RST)	INPUT5
8	数字量输入 6 (/N-TL)	INPUT6
9	数字量输入 7 (/P-TL)	INPUT7
10	急停 (默认 禁用)	ESTOP
11	跟随输入 A+	PLUS +
12	跟随输入 A-	PLUS -
13	跟随输入 B+	SIGN +
14	跟随输入 B-	SIGN -
15	高频脉冲输入 A+	HF_PULS +
16	高频脉冲输入 A-	HF_PULS -
17	编码器 z 脉冲	Z-PULSE+
18	编码器 z 脉冲	Z-PULSE-
19	速度命令输入+	VCMD+
20	速度命令输入-	VCMD-
21	电流命令输入+	ICMD+
22	电流命令输入-	ICMD-
23	高频脉冲输入 B+	HF_SIGN +
24	高频脉冲输入 B-	HF_SIGN -
25	用于 24V 电平符号的 0/C	24V_SIGN +
26	数字量输入 8	INPUT8
27	数字量输入 9	INPUT9
28	数字量输入 10	INPUT10
29	缓冲编码器通道 A+	AM+
30	缓冲编码器通道 A-	AM-
31	缓冲编码器通道 B+	BM+
32	缓冲编码器通道 B-	BM-
33	缓冲编码器通道 Z+	IM+
34	缓冲编码器通道 Z-	IM-

I/O (IOD) 连接器 (续)

IOD 引脚	说明	信号
35	绝对编码器的串行数据	PS+
36	绝对编码器的串行数据	PS-
37	报警输出 1 数字量输出 4	FAULT1 OUTPUT4
38	报警输出 2 数字量输出 5	FAULT2 OUTPUT5
39	报警输出 3 数字量输出 6	FAULT3 OUTPUT6
40	报警输出 数字量输出接地	FCOM OUT COM
41	数字量输出 1 + (P_COM+)	OUTPUT1+
42	数字量输出 1 - (P_COM-)	OUTPUT1-
43	数字量输出 2 + (TG_ON+)	OUTPUT2+
44	数字量输出 2 - (TG_ON-)	OUTPUT2-
45	伺服报警 +	FAULT+
46	伺服报警 -	FAULT-
47	数字量输出 3 + (BK+)	OUTPUT3+
48	数字量输出 3 - (BK-)	OUTPUT3-
49	用于 24V 电平脉冲的 O/C	24V_PULS +
50	保留	-

电源接线要求

必须使用最小额定值为 75 °C (167 °F) 的铜线。主交流电源的相位可任意配置，但为了保证安全且正常地运行，必须进行接地。

驱动器目录号	说明	端子		建议的线规 mm ² (AWG)	剥皮长度 mm (in.)	扭矩值 N·m (lb·in)
		引脚	信号			
2071-AP0 2071-AP1 2071-AP2 2071-AP4	输入和控制电源	IPD-L1	L1	2.5 (14)	8 (0.3)	不适用
		IPD-L2	L2			
IPD-L1C		L1C	1.25 (11)			
IPD-L2C		L2C				
接地螺丝		接地	不适用			
2071-AP8		IPD-L1				L1
	IPD-L2	L2				
IPD-L3	(L3)	不适用				
IPD-L1C	L1C					
2071-A10 2071-A15	IPD-L2C	L2C	1.25 (11)			
	接地螺丝	接地				
2071-xxx	电机电源	MP-U	U	2.5 (14)	8 (0.3)	不适用
		MP-V	V			
2071-xxx	分流电阻 ⁽¹⁾	MP-W	W	2.5 (14)	8 (0.3)	1.25 (11)
		接地螺丝	GND			
2071-xxx	分流电阻 ⁽¹⁾	BC-B1	B1	2.5 (14)	8 (0.3)	不适用
		BC-B2	B2			

(1) 仅用于连接分流电阻。



注意：为避免人身伤害和设备损坏，请务必遵守以下原则

- 安装工作应符合电线类型、导体规格、分支电路保护和断路装置的相关规范。美国国家电气规程 (NEC) 和当地法规规定了电气设备的安全安装条件。
- 电机电源连接器仅能用于连接用途。请勿用电机电源连接器打开或关闭设备。
- 将屏蔽型电源电缆接地，以防止屏蔽层上可能出现的高电压。

配对连接器和电缆

连接器	连接器类型	线规	目录号
输入电源	间距为 7.5 mm (0.30 in.) 的单排弹簧夹式连接器	2.5...0.08 mm ² (12...28 AWG) 裸露导线长 8 mm (0.31 in.)	2071-CONN1 (1)
输出 (电机) 电源			
输入/输出	50 针微型 D	0.25...0.05 mm ² (24...30 AWG)	2071-TB10
电机反馈	20 针微型 D		2071-TBMF

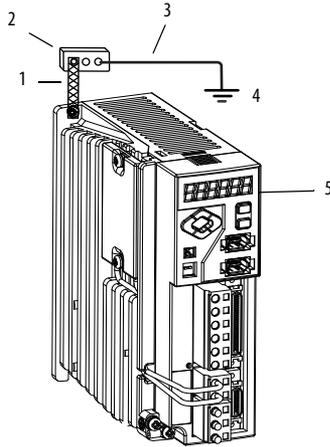
(1) 驱动器附带有用于打开各个笼型夹电源连接器的工具 (Wago 231-131)。也可以单独购买该更换工具。

连接器	配套电缆类型	电缆
串行接口 Comm0A, Comm0B	配置	2090-CCMPCDS-23AA01
		2090-CCMPCDS-23AA03
	控制	2090-CCMCRDS-48AA01
		2090-CCMCRDS-48AA03
	驱动器到驱动器控制	2090-CCMDSDS-48AA01
		2090-CCMDSDS-48AAP3
	驱动器到 1203-USB 的转换器 ⁽¹⁾	2090-CCMUSDS-48AA01
		2090-CCMUSDS-48AA03

(1) 适用于 B 系列或更新系列的 Kinetix 3 驱动器。

将 Kinetix 3 驱动器接地到子面板上

将 Kinetix 3 驱动器连接到机柜接地母线。要实现此操作，请在顶部安装螺丝和内置的机柜接地地之间连接一条辫型接地线或长度为 100 mm (3.9 in.) 的 0.4 mm^2 (12 AWG) 实心铜线。

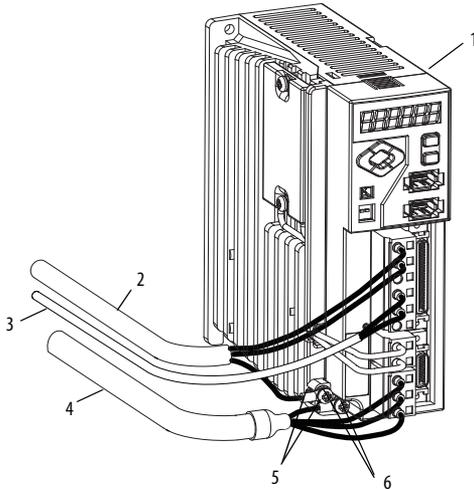


项目	说明
1	安装螺丝
2	辫型接地线
3	内置的机柜接地母线
4	接地电极或配电接地
5	所示为 2071-AP4 Kinetix 3 驱动器

Kinetix 3 驱动器电源和接地连线

此安装方法适用于带 2090-DANPT-16Sxx 电缆的 TL 系列™ (Bulletin TL) 电机。

将输入电源地线端接到环形接线片上。将输入电源和电机电源地线连接到接地螺丝，并施加 1.25 N•m (11 lb•in) 的扭矩拧紧螺丝。



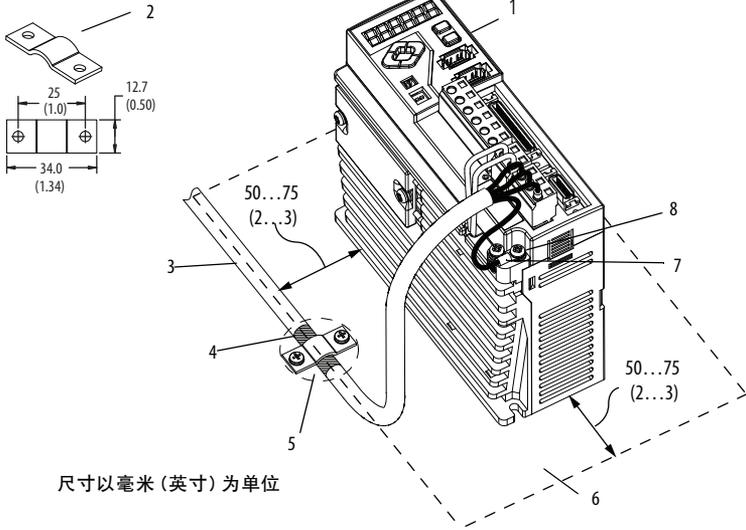
项目	说明
1	所示为 2071-AP4 Kinetix3 驱动器
2	输入电源电缆
3	控制电源电缆
4	电机电源电缆
5	环形接线片
6	接地螺丝 ⁽¹⁾

- (1) 2071-AP0、2071-AP1 和 2071-AP2 驱动器在散热片上具有一颗接地螺丝。
2071-AP4、2071-AP8、2071-A10 和 2071-A15 驱动器在散热片上具有两颗接地螺丝。

16 Kinetix 3 组件化伺服驱动器

此安装方法适用于 TL 系列 (Bulletin TLY) 旋转电机、LDC 系列™ 和 LDL 系列™ 直线电机以及 MP 系列™ (Bulletin MPAS)、TL 系列 (Bulletin TLAR) 与 LDAT 系列执行器。

将输入电源地线端接到环形接线片上，如图所示。将输入电源和电机电源地线连接到接地螺丝，并施加 1.25 N•m (11 lb•in) 的扭矩拧紧螺丝。



项目	说明
1	所示为 2071-AP4 Kinetix3 驱动器
2	电机电源接地夹
3	电机电源电缆
4	裸露 25 mm (1 in.) 的电缆屏蔽层
5	如果面板带涂层，请去掉涂层，以确保金属之间接触良好
6	子面板
7	环形接线片
8	接地螺丝 ⁽¹⁾

(1) 2071-AP0、2071-AP1 和 2071-AP2 驱动器在散热片上具有一颗接地螺丝。
2071-AP4、2071-AP8、2071-A10 和 2071-A15 驱动器在散热片上具有两颗接地螺丝。

电机过载保护

本伺服驱动器采用工作方式符合 UL 508C 的固态电机过载保护。电机过载保护由多种算法（热记忆）实现，只要连续施加控制电源，这些算法就可以根据运行条件预测电机的实际温度。不过，切断控制电源后，热记忆将不会保留。

除了热记忆保护之外，本驱动器还为嵌入到电机中的外部温度传感器 / 热敏电阻装置提供了输入，以使电机过载保护符合 UL 要求。

本驱动器支持的部分电机不带温度传感器 / 热敏电阻；因此无法针对循环上电引起的过度连续电机过载提供电机过载保护。

本伺服驱动器满足下列针对固态过载保护的 UL 508C 要求。

电机过载保护脱扣点	值
最终	100% 过载
8 分钟内	200% 过载
20 秒内	600% 过载



注意：为避免因过度的连续电机过载脱扣引起的过热而损坏电机，请按照电机和驱动器组合用户手册中提供的接线图进行接线。

有关说明电机与驱动器之间接线的接线图，请参见伺服驱动器用户手册。

其他资源

以下文档包含与罗克韦尔自动化相关产品有关的更多信息。

资源	说明
Kinetix 3 Component Servo Drive User Manual, 出版号 2071-UM001	提供有关 Kinetix 3 伺服驱动器系统的安装、配置、启动、故障处理和技术参数的信息。
Motor Feedback Breakout Board Installation Instructions, 出版号 2071-IN003	提供有关 Kinetix 3 电机反馈分线板的安装和接线信息。
I/O Breakout Board Installation Instructions, 出版号 2071-IN002	提供有关 Kinetix 3 电机 I/O 分线板的安装和接线信息。
Serial Communication Cables Installation Instructions, 出版号 2090-IN019	提供有关与 Kinetix 3 驱动器配用的串行通信电缆的安装信息和示意图。
MicroLogix 1100 可编程控制器用户手册, 出版号 1763-IN001	提供有关如何组装和安装控制器、如何升级固件以及控制器技术规范的信息。
MicroLogix 1400 Programmable Controllers Installation Instructions, 出版号 1766-IN001	
Micro810™ 可编程控制器用户手册, 出版号 2080-UM001	
Micro830™ and Micro850™ Programmable Controllers User Manual, 出版号 2080-UM002	
Kinetix 3 Component Servo Drive Serial Host Command Reference Manual, 出版号 2071-RM001	提供有关连接运动控制器和 Kinetix 3 驱动器的串行通信命令 (ASCII 和 ModBus) 的信息。
Industrial Automation Wiring and Grounding Guidelines, 出版号 1770-4.1	提供有关安装罗克韦尔自动化工业系统的常规指南。
产品认证网站: http://www.ab.com	提供符合性声明、认证及其他认证详情。

可访问 <http://www.rockwellautomation.com/literature/> 查看或下载这些出版物。如需订购技术文档的纸印本，请联系当地的 Allen-Bradley 分销商或罗克韦尔自动化销售代表。

注意事项:

罗克韦尔自动化支持

罗克韦尔自动化在网站上提供技术信息，以帮助您使用我们的产品。

访问 <http://www.rockwellautomation.com/support>，可找到技术和应用说明、代码示例以及软件服务包的链接。

您也可访问我们的支持中心 <https://rockwellautomation.custhelp.com/>，获取软件更新，寻求支持对话、浏览论坛、查阅技术信息及常见问题，还可以在此注册，接收产品更新通知。

此外，我们还提供多种安装、配置和故障处理支持计划。有关详细信息，请联系您当地的分销商或罗克韦尔自动化代表，或者访问 <http://www.rockwellautomation.com/services/online-phone>。

安装帮助

如果您在安装后 24 小时之内遇到问题，请查看本手册中包含的信息。您还可以拨打客户支持专用号码，以帮助您首次启动并运行产品。

美国或加拿大	1.440.646.3434
美国或加拿大以外地区	使用 http://www.rockwellautomation.com/rockwellautomation/support/overview.page 上的 Worldwide Locator ，或联系当地的罗克韦尔自动化代表。

新产品退货

在所有产品出厂前，罗克韦尔自动化公司都会执行测试，确保产品完全可以使用。但是，如果因为您的产品不能正常工作而需要退货，请遵循下列步骤。

美国	请联系您的分销商。您必须向您的分销商提供客户支持案例号码（可拨打以上电话号码获取）以完成退货流程。
美国以外地区	请联系您当地的罗克韦尔自动化代表，以了解退货程序。

文档反馈

您的意见将帮助我们更好地满足您的文档需求。若有任何关于如何改进本文档的建议，请填写 <http://www.rockwellautomation.com/literature/> 上提供的表格，出版号：[RA-DU002](#)。

Allen-Bradley, Kinetix, LDC-Series, LDL-Series, MicroLogix, Micro800, Micro810, Micro830, Micro850, MP-Series, Rockwell Software, Rockwell Automation 和 TL-Series 是罗克韦尔自动化公司的商标。

不属于罗克韦尔自动化公司的商标均为其各自公司的资产。

www.rockwellautomation.com

动力，控制与信息解决方案

美国: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA. 电话: (1) 414-382.2000, 传真: (1) 414-382.4444
欧洲/中东/非洲地区: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleeflaan 12A, 1831 Diegem, Belgium. 电话: (32) 2 663 0600, 传真: (32) 2 663 0640
亚太地区: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport Road, Hong Kong. 电话: (852) 2887 4788, 传真: (852) 2508 1846

北京 - 北京市建国门内大街18号恒基中心办公楼1座4层 邮编: 100005 电话: (8610)65182535 传真: (8610)65182536 www.rockwellautomation.com.cn
青岛 - 青岛市香港中路40号数码港旗舰大厦2206室 邮编: 266071 电话: (86532)86678338 传真: (86532)86678339
西安 - 西安市高新区科技路33号高新国际商务中心数码大厦1201,1202,1208室 邮编: 710075 电话: (8629)88152488 传真: (8629)88152466
郑州 - 郑州市中原中路220号裕达国际贸易中心A座1216-1218室 邮编: 450007 电话: (86371)67803366 传真: (86371)67803388
上海 - 上海市仙霞路319号远东国际广场A幢4楼 邮编: 200051 电话: (8621)61206007 传真: (8621)62351099
南京 - 南京市中山南路49号商茂世纪广场4楼A3-A4座 邮编: 210005 电话: (8625)86890445 传真: (8625)86890142
武汉 - 武汉市建设大道568号新世界国贸大厦1座2202室 邮编: 430022 电话: (8627)68850233 传真: (8627)68850232
广州 - 广州市环市东路362号好世界广场2703-04室 邮编: 510060 电话: (8620)83849977 传真: (8620)83849989
深圳 - 深圳市深南东路5047号深圳发展银行大厦15L 邮编: 518001 电话: (86755)25847099 传真: (86755)25870900
厦门 - 厦门市湖里区湖里大道41号联泰大厦4A单元西侧 邮编: 361006 电话: (86592)2655888 传真: (86592)2655999
成都 - 成都市总府路2号时代广场A座906室 邮编: 610016 电话: (8628)86726886 传真: (8628)86726887
重庆 - 重庆市渝中区邹容路68号大都会商厦3112-13室 邮编: 400010 电话: (8623)63702668 传真: (8623)63702558
沈阳 - 沈阳市沈河区青年大街219号华新国际大厦15-F单元 邮编: 110015 电话: (8624)23961518 传真: (8624)23963539
大连 - 大连市西岗区中山路147号森茂大厦2305层 邮编: 116011 电话: (86411)83687799 传真: (86411)83679970
哈尔滨 - 哈尔滨市南岗区红军街15号奥威斯发展大厦七层E座 邮编: 150001 电话: (86451)84879066 传真: (86451)84879088