

禾川伺服驱动器参数设定

编号	参数名称	设定值
2.0	控制模式选择	0
3.0	指令模式选择	1
32.0	脉冲序列指令输入方式	2
32.1	脉冲序列指令输入旋转方向	0或1
34.0	齿轮比分子	32768
36.0	齿轮比分母	2500
272.1	编码器输出回转方向	0或1
276.0	反馈脉冲齿轮比分子	2500
278.0	反馈脉冲齿轮比分母	32768

- 1、NO. 2.0-----0(位置控制模式)
- 2、NO. 3.0-----1(指令模式为脉冲序列指令)
- 3、NO. 4.0-----485 通信地址 (1~32)
- 4、NO. 8.0-----1 (通信模式采用485 通信方式)
- 5、NO. 32.0-----2 (脉冲输入模式CCW/CW)
- 6、NO. 32.1-----0-下降计数, 1-上升计数 (正反转)
- 7、NO. 32.3-----脉冲输入逻辑, 0-正逻辑, 1-负逻辑 (默认值即可)
- 8、NO. 34.0-----指令分频分子 (32768)
- 9、NO. 36.0-----指令分频分母 (2500)
- 10、NO. 257.0-----0-增量式系统, 1-绝对值系统
- 11、NO. 272.1-----编码器输入逻辑, 0-下降计数, 1-上升计数 (编码器反馈方向)
- 12、NO. 276.0-----编码器分频分子 (2500)
- 13、NO. 278.0-----编码器分频分母 (32768)

控制器接口			禾川伺服		
引脚号	信号定义	信号说明	引脚号	信号定义	信号说明
10	P+	正转脉冲输出	26	CMD_PLS	指令脉冲输入1
11	P-		27	/CMD_PLS	
13	S+	反转脉冲输出	30	CMD_DIR	指令脉冲输入2
14	S-		31	/CMD_DIR	
2	A+	A相脉冲输入	36	OUT_A	A相差分输出
3	A-		37	OUT_/A	
4	B+	B相脉冲输入	38	OUT_B	B相差分输出
5	B-		39	OUT_/B	
6	Z+	Z相脉冲输入	40	OUT_Z	Z相差分输出
7	Z-		41	OUT_/Z	
1	+24V	+24V电源	1	VCC	驱动器控制电源24V输入
			3	COM1	I/O电源24V输入
9	GND	+24V电源地	2	G24V	驱动器控制电源GND
			12	COM2	I/O电源 GND
8	SON	伺服使能	4	I1	伺服ON输入
15	ALRM/RDY	异警发生（伺服准备	21	08+	伺服报警输出+
			22	08-	伺服报警输出-（和12脚短接）
		引出接刹车继电器	13	1	制动器解除输出
			伺服驱动接口处引出下列引脚（绝对值编码器）		
控制板	A	485A	43	485	RS-485通信数据
	B	485B	44	/485	RS-485通信的/数据
	GND	485GND	45	SG	信号接地

控制器接口			三协伺服		
引脚号	信号定义	信号说明	引脚号	信号定义	信号说明
10	P+	正转脉冲输出	26	CMD PLS	指令脉冲输入1
11	P-		27	/CMD PLS	
13	S+	反转脉冲输出	30	CMD DIR	指令脉冲输入2
14	S-		31	/CMD DIR	
2	A+	A相脉冲输入	36	OUT A	A相差分输出
3	A-		37	OUT /A	
4	B+	B相脉冲输入	38	OUT B	B相差分输出
5	B-		39	OUT /B	
6	Z+	Z相脉冲输入	40	OUT Z	Z相差分输出
7	Z-		41	OUT /Z	
1	+24V	+24V电源	1	VCC	驱动器控制电源24V输入
			3	COM1	I/O电源24V输入
9	GND	+24V电源地	2	G24V	驱动器控制电源GND
			12	COM2	I/O电源 GND
8	SON	伺服使能	4	I1	伺服ON输入
15	ALRM/RDY	异警发生（伺服准备好）	21	O8+	伺服报警输出+
			22	O8-	伺服报警输出-（和12脚短接）
12	BRAKE	刹车信号	13	1	制动器解除输出
			伺服驱动接口处引出下列引脚（绝对值编码器）		
			43	485	RS-485通信数据
			44	/485	RS-485通信的/数据
			45	SG	信号接地