

华成与汇川630C伺服接线定义

注意：控制系统输出位置指令对伺服电机进行位置控制，请正确设定伺服驱动器的参数与之匹配。

华成主板引脚	引脚功能		状态	汇川伺服引脚	引脚功能
1	+24V	+24V 电源	→	11	COM+
2	A+	A相反馈脉冲输入	←	21	PAO+
3	A-		←	22	PAO-
4	B+		B相反馈脉冲输入	←	25
5	B-	←		23	PBO-
6	Z+	Z相反馈脉冲输入	←	13	PZO+
7	Z-		←	24	PZO-
8	SON	伺服使能	→	33	SON
9	0V	24V电源地	→	14、26、2	COM-
10	P+	正转脉冲输出	→	38	HPULSE+
11	P-		→	36	HPULSE-
12	BRAKE	电机刹车	→		
13	S+	反转脉冲输出	→	42	HSIGN+
14	S-		→	40	HSIGN-
15	ALRM	伺服驱动器报警	→	1	ALM+

刹车：驱动器 2 脚接 0V --- 3 脚输出控制继电器。

汇川驱动器参数设置

功能码	参数名称	设定值	备注
H02-00	控制模式选择	1	
H02-01	绝对值系统选择	0	
H02-02	旋转方向选择	0	
H02-03	输出脉冲相位	0	
H02-25	制动电阻设置	1	根据实际接入制动电阻设置
H02-26	外接制动电阻功率	根据实际设置	
H02-27	外接制动电阻阻值		
H03-10	DI5端子功能选择	1	伺服使能
H03-11	DI6端子逻辑选择	0	
H04-04	D03端子功能选择	9	抱闸功能设置
H04-05	D03端子逻辑选择	0	
H04-06	D04端子功能选择	11	伺服报警输出
H04-07	D04端子功能选择	1	
H05-00	位置指令来源	0	
H05-01	脉冲指令输入端子选择	1	
H05-02	一圈脉冲数	10000	
H05-04	一阶滤波	根据实际设置	启停抖动时加
H05-15	指令脉冲极性设置	3	
H05-17	反馈脉冲数	2500	
H08-15	负载惯量比	根据实际设置	通过H0D-02手动辨识
H09-00	刚性调整模式	1	
H09-01	刚性等级	12---15	

其他参数		
功能码	参数名称	备注
H02-31	恢复出厂值	设置为1，恢复成功后重新上电
H0B-00	监视实际转速	
H0B-02	监视内部转矩	
H0B-12	监视负载率	
H0B-13	监视输入脉冲数	
H0B-26	监视母线电压值	
H0B-15	监视模块温度值	
H0B-33	故障记录	查看故障记录，设置为0，H0B-34显示当前故障，设置为1，H0B-34显示上一次故障记录，最多查看9次故障记录
H0B-34	所选次数故障码	H0B-33所选次数故障码

伺服调试流程

- ①消除错误参数干扰，对于新机器或者遇到问题要准备优化参数的机器，建议先恢复出厂设置或后台检查一边参数
- ②负载的检查，查看负载是否处在可以被调试的状态。
- ③惯量辨识
- ④先用刚性表进行自动增益调整，一边调节刚性等级一边观察运行效果，可以满足绝大多数应用。
- ⑤手动调整以及共振抑制，如果自动调整效果不好，改用手动调整，微调相关增益，并采用包括共振抑制、增益切换在内的一些手段。
- ⑥最后根据反馈效果看看增加滤波，观测器等参数微调。

惯量辨识



