

### 华成S6与台达伺服驱动器A2的连接

控制板端子接口			台达伺服驱动器ASDA-A2接口		
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	43	PULSE	指令脉冲输入1
11	P-		41	/PULSE	
13	S+	反转脉冲输出	36	SIGN	指令脉冲输入2
14	S-		37	/SIGN	
2	A+	A相反馈脉冲输入	21	OA	编码器A相脉冲输出
3	A-		22	/OA	
4	B+	B相反馈脉冲输入	25	OB	编码器B相脉冲输出
5	B-		23	/OB	
6	Z+	Z相反馈脉冲输入	50	OZ	编码器C相脉冲输出
7	Z-		24	/OZ	
1	+24V	+24V电源	11	COM+	外部DC24V电源+
9	0V	24V电源地	45	COM-	外部DC24V电源-
			6	ALRM-	和45脚(COM-)短接
			26	DO4-	和45脚(COM-)短接
15	ALRM/SRDY/	伺服驱动器报警	7	ALRM+	伺服驱动器报警
8	SON	伺服使能	9	SON	伺服使能
引线出来控制刹车继电器线圈（输出0V			1	DO4+	刹车

参数设定

P1-00	外部脉冲列输入形式设定	1 (S2系统为2)
P1-01	控制模式及控制指令输入源	0或100 (反转)
P1-03	检出器脉冲输出极性设定	0或10 (反转)
P2-10	伺服使能	101或001 (调节参数需先将伺服使能关闭)
P1-44	电子齿轮比分子	128
P1-45	电子齿轮比分母	1
P2-21	刹车选择	108
P2-15		0
P2-16		0
P2-17		0

华成单轴/双轴接线

控制板端子接口		台达伺服驱动器ASDA-B2接口		
信号定义	信号说明	引脚号	信号定义	信号说明
P+	正转脉冲输出	43	PULSE	指令脉冲输入1
P-		41	/PULSE	
S+	反转脉冲输出	39	SIGN	指令脉冲输入2
S-		37	/SIGN	
A+	A相反馈脉冲输入	21	0A	编码器A相脉冲输出
A-		22	/0A	
B+	B相反馈脉冲输入	25	0B	编码器B相脉冲输出
B-		23	/0B	
Z+	Z相反馈脉冲输入	13	0Z	编码器C相脉冲输出
Z-		24	/0Z	
+24V	+24V电源	11	COM+	外部DC24V电源+
0V	24V电源地	14	COM-	外部DC24V电源-
		27	ALRM-	和14脚(COM-)短接
SRDY	伺服准备好	28	ALRM+	伺服驱动器报警
BARKE	刹车	1	DO4+	刹车
		26	DO4-	和14脚(COM-)短接
伺服驱动器son(9)需和com-(14)短接				