

华成S6电控与H3N的连接

控制板端子接口			H3N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	26	PULSE	指令脉冲输入1
11	P-		18	/PULSE	
13	S+	反转脉冲输出	24	SIGN	指令脉冲输入2
14	S-		25	/SIGN	
2	A+	A相反馈脉冲输入	19	OA	编码器A相脉冲输出
3	A-		10	/OA	
4	B+	B相反馈脉冲输入	11	OB	编码器B相脉冲输出
5	B-		1	/OB	
6	Z+	Z相反馈脉冲输入	2	OZ	编码器C相脉冲输出
7	Z-		12	/OZ	
1	+24V	+24V电源	16	COM+	外部DC24V电源+
9	0V	24V电源地	23	DOCOM	外部DC24V电源-
15	ALRM	伺服驱动器报警	21	ALM	伺服驱动器报警
8	SON	伺服使能	14	SON	伺服使能
引线出来控制刹车继电器线圈（输出0V）			22	BRK	刹车

参数设定

4	控制方式	0
12	齿轮比分子	1
13	齿轮比分母	1
14	脉冲形式	1
15	正反转	0或1
56	DO输出口高低电平选择	111
62	DI输入口高低电平选择	0

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