

华成三轴电控与台达伺服驱动器B3的连接

| 控制板端子接口 | | | 台达伺服驱动器ASDA-B3接口 | | | P1.000 |
|---------|-------|----------|------------------|--------|--------------|--------|
| 引脚号 | 信号定义 | 信号说明 | 引脚号 | 信号定义 | 信号说明 | P1.001 |
| 10 | P+ | 正转脉冲输出 | 43 | PULSE | 指令脉冲输入1 | P1.003 |
| 11 | P- | | 41 | /PULSE | | P2.010 |
| 13 | S+ | 反转脉冲输出 | 39 | SIGN | 指令脉冲输入2 | P1.044 |
| 14 | S- | | 37 | /SIGN | | P1.045 |
| 2 | A+ | A相反馈脉冲输入 | 21 | 0A | 编码器A相脉冲输出 | P1.046 |
| 3 | A- | | 22 | /0A | | P2.021 |
| 4 | B+ | B相反馈脉冲输入 | 25 | 0B | 编码器B相脉冲输出 | P2.015 |
| 5 | B- | | 23 | /0B | | P2.016 |
| 6 | Z+ | Z相反馈脉冲输入 | 13 | 0Z | 编码器C相脉冲输出 | P2.017 |
| 7 | Z- | | 24 | /0Z | | |
| 1 | +24V | +24V电源 | 11 | COM+ | 外部DC24V电源+ | |
| 9 | 0V | 24V电源地 | 27 | ALRM- | D05- | |
| 15 | ALRM | 伺服驱动器报警 | 28 | ALRM+ | 伺服驱动器报警 | |
| 8 | SON | 伺服使能 | 9 | SON | 伺服使能 | |
| 12 | BARKE | 刹车 | 1 | D04+ | 刹车 | |
| | | | 26 | D04- | 和27脚(D05-)短接 | |

参数设定

| | |
|--------------|--------------------------|
| 外部脉冲列输入形式设定 | 1041 |
| 控制模式及控制指令输入源 | 0000或0100（反转） |
| 检出器脉冲输出极性设定 | 0000或0010（反转） |
| 伺服使能 | 0101或0001（调节参数需先将伺服使能关闭） |
| 电子齿轮比分子 | 16777216 |
| 电子齿轮比分母 | 100000或10000 |
| 检出器输出脉冲数设定 | 2500 |
| 刹车选择 | 108 |
| | 0 |
| | 0 |
| | 0 |

