

控制板端子接口			多摩川伺服驱动器接口		
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	4	PULS	指令脉冲输入 1
11	P-		5	/PULS	
13	S+	反转脉冲输出	6	SIGN	指令脉冲输入 2
14	S-		7	/SIGN	
2	A+	A 相反馈脉冲输入	21	PA	A 相脉冲输出
3	A-		9	/PA	
4	B+	B 相反馈脉冲输入	22	PB	B 相脉冲输出
5	B-		10	/PB	
6	Z+	Z 相反馈脉冲输入	23	PZ	Z 相脉冲输出
7	Z-		11	/PZ	
1	+24V	+24V 电源	8	IP 24	外接控制电源+
9	0V	24V 电源地	24	IG 24	外接控制电源-
15	ALRM	伺服驱动器报警	19	ALM+	(DO-2) 伺服警报+
		电机刹车外接引出 接继电器线圈负极	20	BI+	(DO-3) 电机刹车+
8	SON	伺服使能	1	DI-I	伺服使能

关于数位输出端子 DO-1、DO-2、DO-3 的设定请参照以下说明：

FnH07.0	DO-1 接脚机能			默认值
	设定	代号	接点动作机能	01
	01	RDY	<b>伺服准备完成</b>	
	02	ALM	<b>伺服异常</b>	
	03	ZS	零速度信号	
	04	BI	<b>机械刹车信号</b>	
	05	INS	速度到达信号	
	06	INP	定位完成信号	
	08	INT	转矩到达信号	
	0F	Err03	伺服过负载报警	

DO-2、DO-3 设定方式请参考 DO-1。

多摩川伺服驱动器参数设定（只更改个位数字）

编号	参数名称	设定值
FnC01	控制模式	2
FnP02	电子齿轮分子	1
FnP06	电子齿轮分母	1
FnP01.0	位置脉波命令形式选择	1
Fnc02	输入接点 SON 技能选择	1