

### 禾川 SV-X2E 伺服驱动器参数设定

编号	参数名称	设定值	内容
P00.00	电机旋转正方向定义	0/1	设定指令方向和电机旋转方向的关系
P00.01	控制模式选择	0	位置控制
P00.05	位置指令来源	0	脉冲指令
P00.07	脉冲串形态	4/5	CW+CCW, 正逻辑/CW+CCW, 负逻辑
P00.08	电机一圈所需单位指令数	10000	设定电机每转一圈所需要的脉冲数
P00.10	第 1 电子齿轮比分子	1	设定第 1 电子齿轮比分子
P00.12	电子齿轮比分母	1	设定第 1 电子齿轮比分母
P00.14	电机一圈输出脉冲数	2500	设定电机每转一圈输出的脉冲数
P00.16	脉冲输出正方向定义	0/1	设定脉冲输出功能的相序逻辑
P04.11	DI1 端子逻辑选择	1	伺服使能逻辑-0: 低电平有效/1: 高电平有效
P00.18	脉冲输出功能选择	0/1	反馈脉冲方向调整
P04.22	报警信号	1	DO2 功能选择为报警
P04.32	DO2 信号逻辑	1	常闭信号

### 禾川 SV-X2E 伺服驱动器接线

控制板端子接口			禾川 SV-X2E 伺服驱动器 CN1 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	41	CMD_PLS	指令脉冲输入 1
11	P-		43	/CMD_PLS	
13	S+	反转脉冲输出	37	CMD_DIR	指令脉冲输入 2
14	S-		39	/CMD_DIR	
2	A+	A 相反馈脉冲输入	21	OUT_A	A 相输出
3	A-		22	/OUT_A	
4	B+	B 相反馈脉冲输入	25	OUT_B	B 相输出
5	B-		23	/OUT_B	
6	Z+	Z 相反馈脉冲输入	13	OUT_Z	Z 相输出
7	Z-		24	/OUT_Z	
1	+24V	+24V 电源	17	+24V	注 1 I/O 电源 DC24V 输入
			11	COM1	
9	0V	24V 电源地	14	G24V	注 1
			6	BKOFF-	抱闸解除-
			4	ALM-	ALM-
15	ALRM	伺服驱动器报警	5	ALM+	报警
12	BRAKE	电机刹车	7	BKOFF+	抱闸解除+
8	SON	伺服使能	9	S_ON	伺服使能