

控制器接口			松下MBDLN25SG-A6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	3	PULS+	指令脉冲输入1
11	P-		4	PULS-	
13	S+	反转脉冲输出	5	SIGN+	指令脉冲输入2
14	S-		6	SIGN-	
2	A+	A相脉冲输入	21	PAO+	A相差分输出
3	A-		22	PAO-	
4	B+	B相脉冲输入	48	PBO+	B相差分输出
5	B-		49	PBO-	
6	Z+	Z相脉冲输入	23	PZO+	Z相差分输出
7	Z-		24	PZO-	
1	+24V	+24V电源	7	COM+	外接控制电源+
9	GND	+24V电源地	41	COM-	外接控制电源-
8	SON	伺服使能	29	S-ON	伺服使能
15	ALRM	异警发生	37	ALM+	伺服报警
			36	ALM-	和41脚 (COM-) 短接
引线出来控制刹车继电器线圈 (输出0V)			11	BRKOFF+	刹车信号
			10	BRKOFF-	和41脚 (COM-) 短接

绝对值需接485通信接口		
控制板接口		X2接口
485A		6
485B		5
GND		1

## 4. 连接器X2的配线

### 通信连接器的连接

同时使用多台的时候，连接上位控制器使用。提供RS232和RS485的接口。

适用	符号	连接器 引脚No.	内容
信号接地	GND	1	不连接控制电路接地。
NC	—	2	请勿连接。
RS232信号	TXD	3	RS232
	RXD	4	收发信号
RS485信号	485 -	5	RS485 收发信号
	485 +	6	
	485 -	7	
	485 +	8	
外壳接地	FG	外壳	不连接伺服驱动器内部不连接地线端子。

485通信参数	设置为	内容
Pr0.06	1	正转
Pro.07	1	正方向脉冲+反方向脉冲
Pr0.15	0	选定作为绝对值编码器使用
Pr5.31	1—31	伺服轴站号
Pr5.30	5	通信波特率：57600
Pr5.37	2	选作为485通信
Pr5.38	4	无校验，1停止位
Pr0.08	10000	电机每旋转1圈的脉冲数