

控制器接口			儒竞SEA3 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	17	PULS+	指令脉冲输入1
11	P-		18	PULS-	
13	S+	反转脉冲输出	43	SIGN+	指令脉冲输入2
14	S-		44	SIGN-	
2	A+	A相脉冲输入	1	PAO+	A相差分输出
3	A-		2	PAO-	
4	B+	B相脉冲输入	26	PBO+	B相差分输出
5	B-		27	PBO-	
6	Z+	Z相脉冲输入	3	PZO+	Z相差分输出
7	Z-		4	PZO-	
1	+24V	+24V电源	11	COM+	外接控制电源+
9	GND	+24V电源地	19	COM-	外接控制电源-
8	SON	伺服使能	12	SRV-ON	伺服使能
15	ALRM	异警发生	24	ALM+	伺服报警
			25	ALM-	和14脚 (COM-) 短接
12	BRAKE	刹车信号	23	BRKOFF+	刹车信号
			22	BRKOFF-	和14脚 (COM-) 短接

注：22号和25号脚短接到19号脚，24号脚引出来。

参数	设定值	说明
Pr001	0	控制模式选择
Pr070	1	指令脉冲输入方式
Pr069	0或1	电机方向选择
Pr007	0或1	反馈脉冲逻辑取反

Pr040 惯量比

Pr005 10000 反馈脉冲分倍频分子

Pr006 0 反馈脉冲分倍频分母