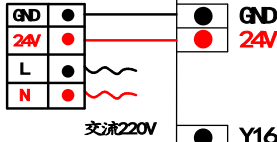


B5X伺服控制盒接线定义

24V开关电源



伺服轴接口引脚定义

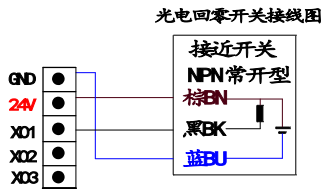
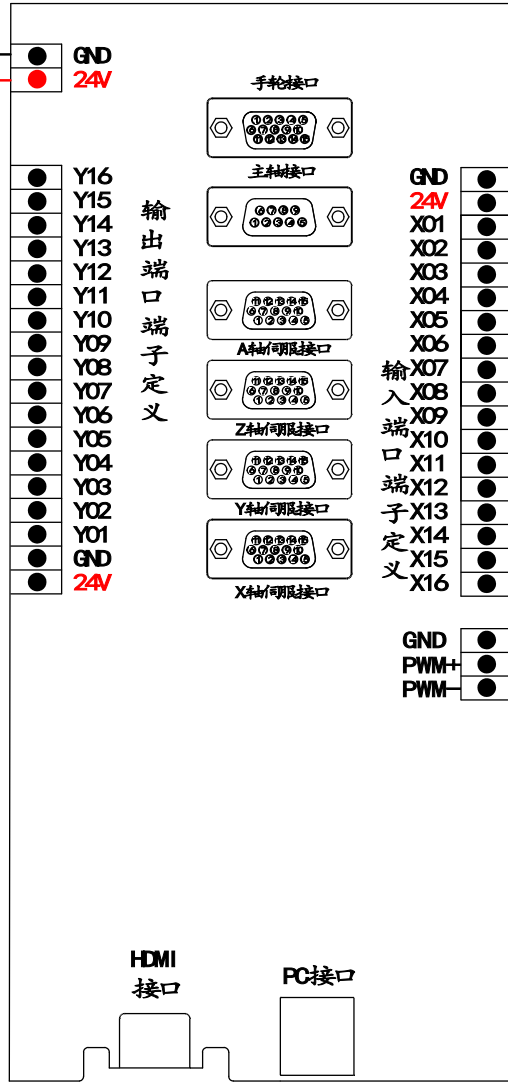
引脚	信号名	引脚定义
1	A+	伺服编码器A+
2	A-	伺服编码器A-
3	B+	伺服编码器B+
4	B-	伺服编码器B-
5	O+	伺服编码器O+
6	24V	24V
7	O-	伺服编码器O-
8	ALM	伺服报警输入
9	SRV ON	伺服使能
10	SRV CLR	伺服报警清除
11	PULS+	脉冲差分正
12	PULS-	脉冲差分负
13	SIGN+	脉冲方向正
14	SIGN-	脉冲方向负
15	GND	24V回路地

手轮接口引脚定义

引脚	信号名	引脚定义
1	HK1	手轮速度倍率X1
2	HK10	手轮速度倍率X10
3	HK100	手轮速度倍率X100
4	GND	回路地
5	5V	5V
6	ESTOP	手轮急停开关
7	HSX	手轮轴选择X
8	HSY	手轮轴选择Y
9	HSZ	手轮轴选择Z
10	HS4	手轮轴选择4
11	HA+	手轮编码器A+
12	HA-	手轮编码器A-
13	HB+	手轮编码器B+
14	HB-	手轮编码器B-
15	HS5	手轮轴选择5

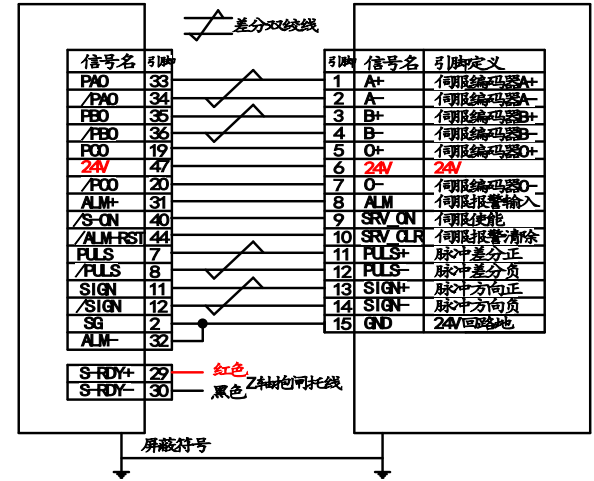
主轴接口引脚定义

引脚	信号名	引脚定义
1		空
2	INLM2	变频器报警输入2
3	SP COW	主轴反转 (主轴2正转)
4	SP CW	主轴正转 (主轴1正转)
5		空
6	OA1	主轴模拟量输出1
7	OA2	主轴模拟量输出2
8	INLM2	变频器报警输入1
9	GND	回路地



安川ΣV系列伺服
位置控制模式

RichAuto A4X-5X系列伺服接口



台达ASDA-B2系列伺服
位置(PL)控制模式

RichAuto A4X-5X系列伺服接口

