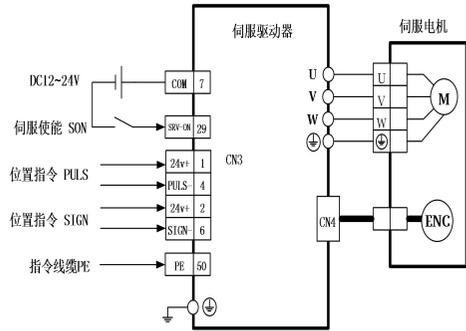


位置控制单端接线



说明：当控制器为高电平输出时，请将脉冲和方向分别接在 1/2 脚，4/6 脚接到 0v；

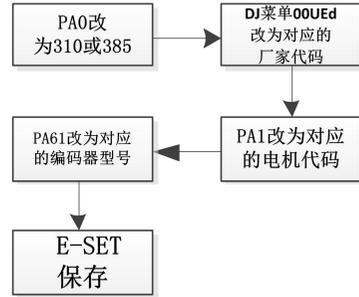
当受干扰时可以设置 PA19 对指令脉冲进行滤波；

最大脉冲频率 500KHz (Kpps)。

7

电机型号代码修改

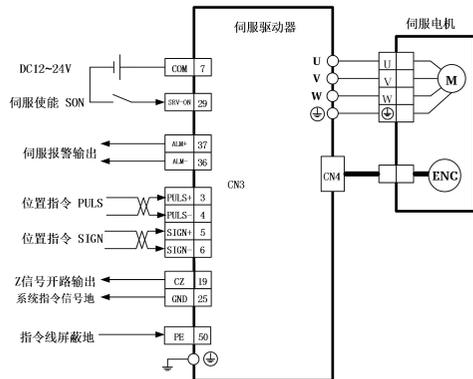
驱动和电机初始匹配时需要设置正确的电机型号代码，设置电机代码的步骤如下：



说明：建议参数修改后待驱动重启再次查看所改参数，确认是否修改成功。

9

位置控制差分接线



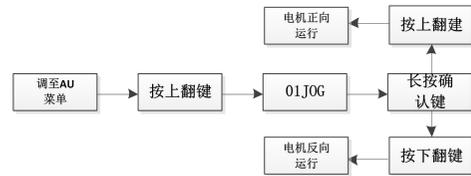
说明：最大指令脉冲频率为 4MHz (Kpps)。

8

手动 JOG 运行

在通电之前，确认电机是否固定，已经安装在机械上也请脱开联轴器；确认 L1/L2/L3 接线及输入电压是否为 380V？ U/V/W/PE 端子是否与电机动力线一一对应？

确认没有报警和异常后，请执行以下操作：



说明：电机运行速度由 PA21 决定，“长按确认键”时伺服使能自动打开，按返回键使能关闭。

10

常用参数

| 参数 | 名称 | 参数说明 |
|------|--------------------|---------------------------------------------|
| PA4 | 控制方式 | 常用控制方式：0 为位置控制，9 为速度控制，10 为转矩控制 |
| PA5 | 速度比例增益 | 设置值越大，增益越高，刚度越大。参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定 |
| PA6 | 速度积分时间常数 | 设置值越小，积分速度越快，系统抵抗偏差越强，即刚度越大，但容易产生超调 |
| PA9 | 位置比例增益 | 设置值越大，增益越高，刚度越大，位置滞后量越小，但数值太大可能会引起振荡或超调 |
| PA12 | 电子齿轮分子 | 仅 PA81/PA84 都为 0 时 PA12/PA13 有效 |
| PA13 | 电子齿轮分母 | |
| PA14 | 位置指令输入脉冲方式 | 0: 脉冲+方向, 1: CW+CCW, 2: AB 正交 |
| PA15 | 位置指令脉冲方向取反 | 可对位置、速度、转矩模式指令取反 |
| PA18 | 绝对式编码器使用方式 | 可对是否检查电池及电机参数自读取进行设置 |
| PA19 | 位置指令脉冲信号滤波时间常数 | 对指令脉冲进行滤波 |
| PA21 | JOG 运行速度转/矩模式最高速度 | JOG 模式时设置允许速度，转矩模式设置最高速度 |
| PA29 | 负载转动惯量比 | 惯量比 = 机械负载总转动惯量/电机自身转动惯量 |
| PA33 | 刚性等级 | 设置为 0 时刚性等级参数无效。1 级对应的刚性最弱，31 级对应的刚性最强 |
| PA44 | 脉冲指令功能选择 | 设置为 00000 选择低速脉冲，设置为 00001 选择高速脉冲，出厂默认为低速脉冲 |
| PA45 | 绝对式编码器单圈位数 | 设置为 0 时默认为 17 位单圈 |
| PA51 | 制动电阻选择开关 | 设置为 0 选择内部制动，设置为 1 选择外部制动 |
| PA61 | 电机编码器类型设置 | 常用设置 0: 增量式, 1 为省线式, 2 位绝对式 |
| PA64 | 电流比例增益 | 设定电流环调节器的比例增益 |
| PA69 | 外接制动电阻阻值 | 根据实际外接制动电阻的阻值来设定此参数 |
| PA70 | 外接制动电阻功率 | 根据实际外接制动电阻的功率来设定此参数 |
| PA80 | 绝对式编码器复位设置 | 设置为 00001 清除报警，设置为 00010 清除多圈 |
| PA81 | 电机每旋转一圈的指令脉冲数低 5 位 | 电机每转脉冲 = PA84 × 10000 + PA81 |
| PA84 | 电机每旋转一圈的指令脉冲数高 5 位 | |

11