

| 三五轴控制器接口 | | | 松下A4伺服驱动器接口 | | | 编号 | 参数名称 | 设定值 |
|----------|-------|---------|-------------|---------|--------------|------|---------------|-------|
| 引脚号 | 信号定义 | 信号说明 | 引脚号 | 信号定义 | 信号说明 | | | |
| | | | | | | Pr02 | 控制模式 | 0 |
| 10 | P+ | 正转脉冲输出 | 3 | PULSH | 指令脉冲输入1 | Pr40 | 指令脉冲输入选择 | 0 |
| 11 | P- | | 4 | PULSH | | Pr41 | 指令脉冲极性设置（正反转） | 0或1 |
| 13 | S+ | 反转脉冲输出 | 5 | SIGNH | 指令脉冲输入2 | Pr42 | 指令脉冲输入模式设置 | 1 |
| 14 | S- | | 6 | SIGNH | | Pr46 | 反馈脉冲方向（反馈正反转） | 0或1 |
| 2 | A+ | A相脉冲输入 | 21 | OA+ | A相差分输出 | Pr44 | 反馈脉冲分子 | 2500 |
| 3 | A- | | 22 | OA- | | Pr45 | 反馈脉冲分母 | 0 |
| 4 | B+ | B相脉冲输入 | 48 | OB+ | B相差分输出 | Pr48 | 指令脉冲分子 | 0 |
| 5 | B- | | 49 | OB- | | Pr4B | 指令脉冲分母 | 10000 |
| 6 | Z+ | Z相脉冲输入 | 23 | OZ+ | Z相差分输出 | | | |
| 7 | Z- | | 24 | OZ- | | Pr20 | 惯量比 | 调大 |
| 1 | +24V | +24V电源 | 7 | COM+ | 外接控制电源+ | Pr21 | 实时自动增益 | 1 |
| 9 | GND | +24V电源地 | 41 | COM- | 外接控制电源- | Pr22 | 自动刚性 | 调大 |
| 8 | SON | 伺服使能 | 29 | SRV-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 | | | |
| 12 | BRAKE | 刹车信号 | 11 | BRKOFF+ | 刹车信号 | | | |
| | | | 10 | BRKOFF- | 和41脚（COM-）短接 | | | |