

控制器接口			儒竞SEA3 伺服驱动器接口			参数	设定值	说明
10	P+	正转脉冲输出	17	PULS+	指令脉冲输入1	Pr001	0	控制模式选择
11	P-		18	PULS-		Pr070	1	指令脉冲输入方式
13	S+	反转脉冲输出	43	SIGN+	指令脉冲输入2	Pr069	0或1	电机方向选择
14	S-		44	SIGN-		Pr007	0或1	反馈脉冲逻辑取反
2	A+	A相脉冲输入	1	PAO+	A相差分输出	Pr040		惯量比
3	A-		2	PAO-		Pr005	10000	反馈脉冲分倍频分子
4	B+	B相脉冲输入	26	PBO+	B相差分输出	Pr006	0	反馈脉冲分倍频分母
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。