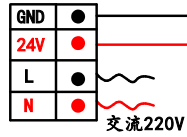


B57伺服板接线图

24V开关电源

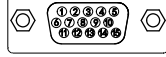


- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 拉刀输出信号
- 报警灯输出信号
- 防尘罩输出信号
- 备用输出信号
- 运行灯输出信号
- 备用输出信号
- 备用输出信号
- 24V直流 - 电源输出 +

输出端口端子定义

- GND 24V
- Y16
- Y15
- Y14
- Y13
- Y12
- Y11
- Y10
- Y09
- Y08
- Y07
- Y06
- Y05
- Y04
- Y03
- Y02
- Y01
- GND 24V

手轮接口



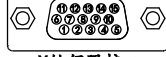
主轴接口



伺服轴接口定义



Z轴伺服接口



Y轴伺服接口



X轴伺服接口

HDMI 接口



- GND
- 24V
- X01
- X02
- X03
- X04
- X05
- X06
- X07
- X08
- X09
- X10
- X11
- X12
- X13
- X14
- X15
- X16

- GND
- PWM+
- PWM-

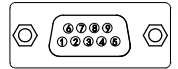
- 24V直流
- + 电源输出
- X轴机械原点信号
- Y轴机械原点信号
- Z轴机械原点信号
- 对刀信号
- 主轴报警信号
- 伺服驱动器报警信号
- 备用输入信号
- 备用输入信号
- 气压压力传感器信号
- 手动松拉刀信号
- 松刀完毕信号
- 主轴停止信号
- 松刀信号
- 拉刀信号
- 防尘罩到位信号
- 主轴是否有刀信号

- PWM输出信号+
- PWM输出信号-

手轮接口



主轴接口

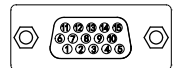


手轮接口引脚定义

1	HX1	手轮速度倍率X1
2	HX10	手轮速度倍率X10
3	HX100	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

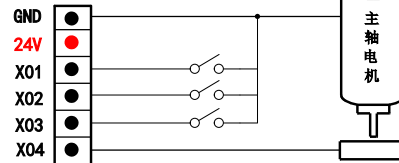
1		空
2	INALM2	变频器报警输入2
3	SP CCW	主轴反转 (主轴2正转)
4	SP CW	主轴正转 (主轴1正转)
5		空
6	OA1	主轴模拟量输出1
7	OA2	主轴模拟量输出2
8	INALM1	变频器报警输入1
9	GND	回路地



X轴伺服接口

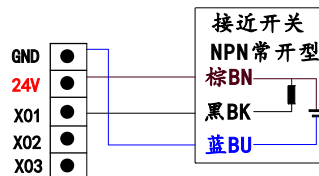
伺服轴接口引脚定义

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	C+	伺服编码器C+
6	24V	24V
7	C-	伺服编码器C-
8	ALM	伺服报警输入
9	SRV CLR	伺服使能
10	SRV ON	伺服报警清除
11	PULS+	脉冲差分正
12	PULS-	脉冲差分负
13	STGN+	脉冲方向正
14	STGN-	脉冲方向负
15	GND	24V回路地



机械回零开关接线图

光电回零开关接线图



主轴接口引脚定义

1		空
2	INALM2	变频器报警输入2
3	SP CCW	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	INALM1	变频器报警输入1
9	GND	回路地

系统型号 B57直排换刀运动控制系统

公司名称 北京锐志天宏科技股份有限公司