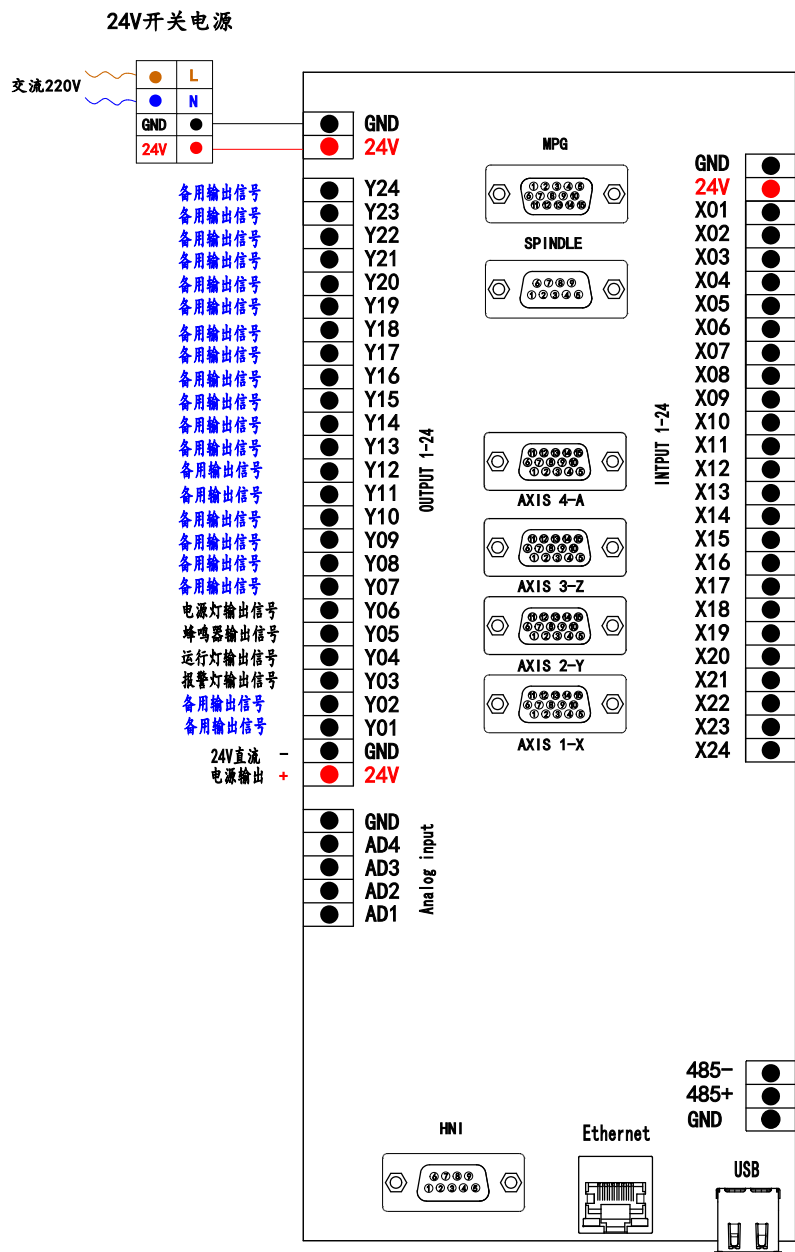


F741S-F141S伺服板接线图



手轮接口针脚定义

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

主轴接口针脚定义

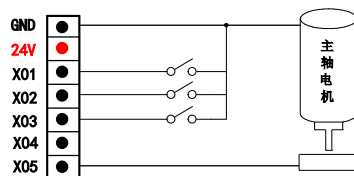
1		空
2	INALM2	变频器报警输入2
3	SP CCW	主轴反转 (主轴2反转)
4	SP CW	主轴正转 (主轴1正转)
5		空
6	OA1	主轴模拟量输出1
7	OA2	主轴模拟量输出2
8	INALM1	变频器报警输入1
9	GND	回路地



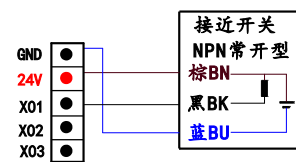
伺服轴接口针脚定义

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 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	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



主轴接口针脚定义

1		空
2	INALM2	变频器报警输入2
3	SP CCW	主轴反转 (主轴2反转)
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	F741-F141四轴联动运动控制系统
公司名称	北京锐志天宏科技股份有限公司