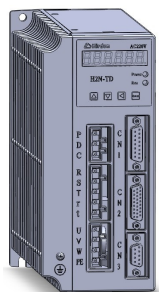


# H3N 系列

## 交流伺服驱动器

### 简易手册

#### (第 7 版)



# 说明

H3N 系列驱动器包括 H3N- DD/TD /FD/GD 共 4 款型号。

本手册是 H3N 系列伺服驱动器的简易使用说明手册，只包含基础的接线、参数修改、普通报警应对以及一些注意事项。如果客户需要详细具体的了解驱动器各种参数、性能等，请联系本公司销售人员寄发完整的纸质或者电子版说明书。

## 目录

一	重要提醒	2
二	驱动器供电接线	3
三	设置电机型号参数	5
四	用户参数表	10
五	修改常用参数	26
六	设置电子齿轮比	28
七	抱闸接线	30
八	报警说明	31
九	信号端子定义	34
十	标准接线图	37
十一	面板操作	40
十二	与伺服电机编码器的连接	44
十三	与系统/PLC 连接	46

## 一 重要提醒

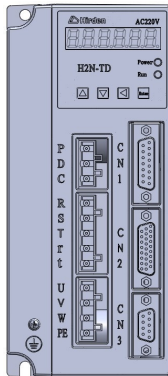
- 1、 驱动器供电是交流 220V，3 相或单相都可以。  
一般 3 相 AC220V 电是由 3 相变压器 380V/220V 提供。  
**严禁直接把电网 3 相 380V 电接到驱动器供电端。**
- 2、 驱动器匹配不同型号的电机时，**需要设置电机型号参数 PA1。**  
PA1 设置错误可能导致电机振动或失控。
- 3、 H3N 驱动所支持的脉冲、方向信号，PULS/SIGN 为 **5V** 的信号。  
若客户使用的控制信号 PULS/SIGN 为 24V 时，必须在 **PULS+(26)**与 **SIGN+(24)**上各串联 1.2k $\Omega$  电阻，否则会损坏驱动器。必须分别串 2 颗电阻，不能共串 1 颗电阻，否则会导致单方向或者无法接收脉冲。
- 4、 驱动器脉冲、方向信号需要 **20mA** 的驱动电流，如果控制器电流输出能力不足，可能导致脉冲或方向信号接收异常。
- 5、 增大 **PA68** 可以有效的增强脉冲信号的抗干扰性，详情请看参数说明。
- 6、 当电机所带负载惯量较大时，请适当增大 **PA5**，**PA6**，并同时减小 **PA9**。
- 7、 **PA1**，**PA14**，**PA35** 参数改动后，需要断电，重上电后才生效。
- 8、 抱闸电机接线请参照第七章。
- 9、当客户自己制作编码线时，请用双绞屏蔽线，而且编码线的总长度不要超过 **15m**。
- 10、当客户自己制作控制线（连接 **CN2**）时，需要用屏蔽线，且线长一般不要超过 **15m**，否则可能发生脉冲丢失现象。

## 二 驱动器供电接线

### 1、外形

H3N 系列驱动器由于功率等级不同，外形与接口形式有所不同。

H3N-TD 外形示意图如下：



2、 P、D、C 是制动电阻接线端子。H3N-DD 没有 P/D/C 端子。

**严禁用导线直接连接 P、C 端子**，会损坏驱动器；

P 与 D 在驱动器**内部已经连接**，此时为驱动器内部制动电阻有效；

当需要外加制动电阻时，外加制动电阻**接在 P 与 C** 这两个端子间；此时是驱动器内部制动电阻与外加制动电阻**并联制动**。

3、 R、S、T 是三相 AC220V 电源接线端子，无相序要求。

驱动器电源一般由市电经过变压器 **380V/220V** 变压之后得到。

**严禁把 3 相 380V 市电直接接到驱动器 RST 端子**，不建议用单相 220V 市电给 H3N-TD /FD/GD 型号驱动器供电。

- 4、若是单相电源，接 R,S,T 中任意 2 个端子。单相电源会限制驱动器能提供的最大功率，一般建议客户用 3 相电源。
- 5、r , t 是驱动器控制部分供电端子，要求 AC220V。客户可以从 RST 中抽出 2 根线连接到 r、t。
- 6、U、V、W、PE 是驱动器动力输出端子，连接电机对应端口。
- 7、PE 是接地端子。建议客户讲驱动器 PE，机床外壳、数控系统金属外壳都连接到大地。一是人身安全考虑，二是减小干扰。
- 8、CN1 是编码线接口；CN2 是控制信号接口。
- 9、H3N 系列驱动器有 4 种型号，对应不同的功率等级，客户可根据需要选择合适的驱动器。

### H3N 系列驱动器

型号	功率(kw)
H3N-DD	1
H3N-TD	1.5
H3N-FD	2.5
H3N-GD	3.5

### 三 设置电机型号参数

PA0 是密码参数，PA1 是电机型号参数。

修改 PA1 时，需要将 PA0 设置为 302，然后才能修改 PA1。

设置好 PA1 之后，将参数烧写进驱动器（面板显示为 EE-SET 时，长按 **Enter** 键 3 秒钟，出现“FinlSh”字样，表示已经烧写完毕，详细参见本手册中面板操作），然后断电，再上电，参数修改生效。

我们的电机型号参数兼容华大 110、130 系列，例如 53 号，可以直接对应华大 110-04030 电机。

若客户需要匹配**除此之外的**电机，请联系我们的技术支持或售后人员。

H3N 系列驱动器匹配电机，一般遵循：

H3N-DD 驱动器适配 60、80、90、110 系列电机；

H3N-TD 驱动器适配 80、90、110、130 系列电机；

H3N-FD 驱动器适配 110、130、150 系列电机。

H3N-GD 驱动器适配 130、150、180 系列电机。

具体的型号适配，请参照下列表格。

H3N-DD 型驱动器适配电机型号一览表

型号 代码	电机型号	功率	转矩	额定 转速	额定 电流
		(kw)	(Nm)	(rpm)	(A)
21	60-G00630	0.2	0.6	3000	1.5
23	60-G01330	0.4	1.3	3000	2.8
25	60-G01930	0.6	1.9	3000	3.5
31	80-G01330	0.4	1.3	3000	2.6
33	80-G02430	0.75	2.4	3000	4.2
35	80-G03330	1	3.3	3000	4.5
41	90-G02430	0.75	2.4	3000	3
45	90-G03520	0.73	3.5	2000	3
48	90-G04025	1	4	2500	4
51	110-G02030	0.6	2	3000	4
53	110-G04030	1.2	4	3000	5
56	110-G06020	1.2	6	2000	6
62	130-G05015	0.75	5	1500	3.5
其它	80-G02430	0.75	2.4	3000	4.2



H3N-TD 型驱动器适配电机型号一览表

型号 代码	电机型号	功率	转矩	额定 转速	额定 电流
		(kw)	(Nm)	(rpm)	(A)
31	80-G01330	0.4	1.3	3000	2.6
33	80-G02430	0.75	2.4	3000	4.2
35	80-G03330	1	3.3	3000	4.5
41	90-G02430	0.75	2.4	3000	3
45	90-G03520	0.73	3.5	2000	3
48	90-G04025	1	4	2500	4
51	110-G02030	0.6	2	3000	4
53	110-G04030	1.2	4	3000	5
55	110-G05030	1.5	5	3000	6
56	110-G06020	1.2	6	2000	6
61	130-G04025	1	4	2500	4
62	130-G05015	0.75	5	1500	3.5
63	130-G05020	1	5	2000	4.5
64	130-G05025	1.3	5	2500	5
65	130-G05030	1.5	5	3000	6
67	130-G06025	1.5	6	2500	6
69	130-G07720	1.6	7.7	2000	6
72	130-G10010	1	10	1000	5
73	130-G10015	1.5	10	1500	6
其它	110-G04030	1.2	4	3000	5

H3N-FD 型驱动器适配电机型号一览表

型号 代码	电机型号	功率	转矩	额定 转速	额定 电流
		(kw)	(Nm)	(rpm)	(A)
53	110-G04030	1.2	4	3000	5
55	110-G05030	1.5	5	3000	6
56	110-G06020	1.2	6	2000	6
58	110-G06030	1.8	6	3000	8
61	130-G04025	1	4	2500	4
63	130-G05020	1	5	2000	4.5
64	130-G05025	1.3	5	2500	5
65	130-G05030	1.5	5	3000	6
67	130-G06025	1.5	6	2500	6
69	130-G07720	1.6	7.7	2000	6
70	130-G07725	2	7.7	2500	7.5
71	130-G07730	2.4	7.7	3000	9
72	130-G10010	1	10	1000	5
73	130-G10015	1.5	10	1500	6
75	130-G10025	2.6	10	2500	10
76	130-G10030	3.0	10	3000	12.5
78	130-G15015	2.3	15	1500	9.5
79	130-G15025	3.8	15	2500	17
82	150-G15020	3	15	2000	14
83	150-G15025	3.8	15	2500	17
86	150-G18020	3.6	18	2000	16.5
89	150-G23020	4.7	23	2000	20.5
92	150-G27020	5.5	27	2000	20.5
其它	130-G07720	1.6	7.7	2000	6

H3N-GD 型驱动器适配电机型号一览表

型号 代码	电机型号	功率	转矩	额定 转速	额定 电流
		(kw)	(Nm)	(rpm)	(A)
65	130-G05030	1.5	5	3000	6
67	130-G06025	1.5	6	2500	6
69	130-G07720	1.6	7.7	2000	6
70	130-G07725	2	7.7	2500	7.5
71	130-G07730	2.4	7.7	3000	9
72	130-G10010	1	10	1000	5
73	130-G10015	1.5	10	1500	6
75	130-G10025	2.6	10	2500	10
76	130-G10030	3.0	10	3000	12.5
78	130-G15015	2.3	15	1500	9.5
79	130-G15025	3.8	15	2500	17
80	130-G15030	4.5	15	3000	23
82	150-G15020	3	15	2000	14
83	150-G15025	3.8	15	2500	17
86	150-G18020	3.6	18	2000	16.5
89	150-G23020	4.7	23	2000	20.5
92	150-G27020	5.5	27	2000	20.5
94	180-G17215	2.7	17.2	1500	10.5
95	180-G19015	3.0	19	1500	12
96	180-G21520	4.5	21.5	2000	16
97	180-G27015	4.3	27	1500	16
98	180-G35010	3.7	35	1000	16
99	180-G35015	5.5	35	1500	19
其它	130-G15015	2.3	15	1500	9.5

## 四 用户参数表

### 1、用户参数一览表

下表中，出厂值，以 H3N-TD 为例，带 \* 标志的参数在其它型号中可能不一样。详细情况需要参看更高版本的说明书或者咨询本公司售后人员。

适用方式一项表示可适用的控制方式：P 为位置控制，S 为速度控制，T 为转矩控制，ALL 为速度、位置和转矩控制都适用。

用户参数一览表

序号	名称	适用方式	参数范围	出厂值	单位
0	密码	ALL	1~1000	315	
1	电机型号代码	ALL	20~200	53*	
2	软件版本（只读）	ALL	0~99999	3.20.29*	
3	初始显示状态	ALL	0~19	0	
4	控制方式选择	ALL	0~5	0	
5	速度比例增益	P, S	1~5000	150*	Hz
6	速度积分时间常数	P, S	1~1000	30*	ms
7	速度检测滤波器	ALL	1~1000	10	0.1ms
8	位置微分系数	P	0~100	0	%
9	位置比例增益	P	1~1000	60*	Hz
10	位置前馈增益	P	0~100	0	%
11	位置前馈滤波器滤波时间常数	P	0~1000	25	0.1ms
12	位置指令脉冲分频分子	P	1~30000	1	
13	位置指令脉冲分频分母	P	1~30000	1	
14	位置指令脉冲输入方式	P	0~2	0	
15	位置指令脉冲方向取反	P	0~1	0	

16	定位完成范围	P	0~30000	20	1 脉冲
17	位置超差检测范围	P	0~30000	400	100 脉冲
18	E17/E4 控制位	P	00~11	00	
19	位置指令平滑滤波器	P	0~30000	1	0.1mS
20	驱动禁止输入选择	ALL	0~3	3	
21	JOG 运行速度	S	-3600~3600	120	r/min
22	转矩滤波器	ALL	1~1000	10	0.1ms
23	内外速度指令选择	S	0~5	0	
24	内部速度 1	S	-3600~3600	0	r/min
25	内部速度 2	S	-3600~3600	100	r/min
26	内部速度 3	S	-3600~3600	300	r/min
27	内部速度 4	S	-3600~3600	-100	r/min
28	到达速度	S	0~3600	500	r/min
29	模拟量转矩指令 输入增益	T	10~100	50	0.1V/ 100%
30	模拟量转矩指令 输入方向取反	T	0~1	0	
31	模拟量转矩指令 零偏补偿	T	-2000~2000	0	
32	转矩模式下最 高转速限制	T	0~3600	1000	r/min
33	DO 状态监测	ALL	000~111	111	
34	DI 状态监测	ALL	0000~1111	1111	
35	电机最高转速限制	ALL	0~3600	3400	r/min
36	内部转矩限制	ALL	5~400	300	%
37	负转矩到达设定 点	ALL	5~300	100	%
38	正转矩到达设定 点/ 试运行与点动模式 下最大力矩限制	ALL	5~300	100	%
39	速度模式下电机 最低速度限制	S	0~1000	3	r/min

40	S 加速时的加速度 (n 从 0-1000 所需时间)	S	0~10000	100	mS
41	S 减速时的加速度 (n 从 1000-0 所需时间)	S	0~10000	100	mS
42	S 加/减速持续时间	S	0~10000	100	mS
43	模拟速度指令增益	S	10~3000	300	(r/min)/V
44	模拟速度指令方向取反	S	0~1	0	
45	模拟速度指令零偏补偿	S	-2000~2000	0	
46	模拟速度指令滤波器	S	1~1000	3	mS
47	电机停止时机械制动器 动作设定	ALL	0~300	0	10mS
48	电机运转时机械制动器 动作设定	ALL	0~300	50	10mS
49	电机运转时机械制动器 动作速度	ALL	0~3600	100	r/min
50	电压采样通道增益调整	ALL	10~3000	511*	
51	动态电子齿轮比有效	ALL	0~1	0	
52	第二位置指令脉冲 分频分子	ALL	1~30000	1	
53	SON 强制使能位	ALL	0~1	1	
54	Z 信号输出脉冲 逻辑/宽度选择	ALL	00~11	01	
55	位置编码器 AB 信号输 出分频系数	ALL	1~250	1	
56	输出口有效电平自定义	ALL	000~111	100	
57	DO1 功能自定义 (ALM)	ALL	1~5	1	
58	DO2 功能自定义 (COIN)	ALL	1~5	3	
59	DO3 功能自定义 (BRK)	ALL	1~5	4	
60	保留			167	

61	输入端子去抖动时间常数	ALL	0~1000	2	ms
62	输入口有效电平自定义	ALL	0000~1111	0000	
63	DI1 功能自定义(SON)	ALL	1~7	1	
64	DI2 功能自定义(CLE)	ALL	1~7	2	
65	DI3 功能自定义(SC2)	ALL	1~7	3	
66	DI4 功能自定义(ALRS)	ALL	1~7	4	
67	电机热保护等级	ALL	1~5	4	
68	脉冲窗口滤波	P	0~250	3	0.1us
69	驱动器热保护等级	ALL	1~2	1	

注 1: 参数号后面带\*的, 表示不同型号的驱动器, 可能会有不同的出厂默认值, 如 PA1。具体情况, 可以咨询本公司售后。或者查看版本更高的说明书。

## 2、详细参数内容

### 用户参数内容详解

序号	名称	功能	参数范围
0	密码	1、用户密码为 315。 2、电机型号密码为 302, 只用于修改参数 PA1。	1~1000
1	电机型号代码	1、用于适配不同型号的伺服电机, 具体参数见电机型号参数表。 2、修改此参数, PA0 需为 302。设置后烧入, 断电重上电生效。	20~200
2	驱动版本	可以查看软件版本号, 但不能修改。格式为 A.BC.DE。 A 表示驱动功率等级: A=2, 1kW; A=3, 1.5kW; A=5, 2.5kW;	0~99999

		A=6, 3.5kW. BC.DE 为软件版本代号。	
3	初始显示状态	<p>选择驱动器上电后显示器的显示状态。</p> <p>0: 电机转速; 1: 当前位置低 5 位; 2: 当前位置高 5 位; 3: 位置指令 (指令脉冲积累量) 低 5 位; 4: 位置指令 (指令脉冲积累量) 高 5 位; 5: 位置偏差低 5 位; 6: 位置偏差高 5 位; 7: 电机转矩; 8: 电机电流 (Q 轴); 9: 保留 10: 控制方式; 11: 位置指令脉冲频率; 12: 速度指令; 13: 转矩指令; 14: 一转中转子绝对位置; 15: D 轴电流。 16: 运行状态。 17: 直流母线电压。 18: 软件日期; 19: 报警代码;</p>	0~19
4	控制方式选择	<p>通过此参数可设置驱动器的控制方式:</p> <p>0: <b>位置控制方式</b>: 位置指令从脉冲输入口输入;</p> <p>1: <b>速度控制方式</b>: 速度指令从输入端子输入或模拟量输入, 由参数[内外速度指令选择] (PA22) 决定。</p> <p>2: <b>转矩控制方式</b></p> <p>3: <b>试运行控制方式</b>: 速度指令从键盘输入, 用于测试驱动器和电机;</p>	0~5



		<p><b>4: JOG 控制方式:</b> 即点动方式, 进入 JOG 操作后, 按下↑键并保持, 电机按 JOG 速度运行。松开按键, 电机停转, 保持零速; 按下↓键并保持, 电机按 JOG 速度反向运行, 松开按键, 电机停转, 保持零速。</p> <p><b>5: 电机编码器调零方式。</b> 当 PA4 设置为 5 时, 直接进入该方式。</p>	
5	速度比例增益	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定速度环比例增益。</li> <li>• 设置值越大, 增益越高, 刚性越大。参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。一般情况下, 负载惯量越大, 设定值越大。</li> <li>• 在系统不产生振荡的条件下, 尽量设定的较大。</li> </ul>	1~5000Hz
6	速度积分时间常数	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定速度环积分时间常数。</li> <li>• 设置值越小, 积分速度越快, 太小容易产生超调, 太大使响应变慢。</li> <li>• 设置值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。一般情况下, 和负载惯量对应, 负载惯量越大, 设定值越大</li> </ul>	1~1000mS
7	速度检测滤波时间常数	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定速度检测滤波器特性。</li> <li>• 数值越大, 截止频率越低, 电机产生的噪音越小。如果负载惯量很大, 可以适当增大设定值。数值太大, 造成响应变慢, 可能会引起振荡。</li> <li>• 数值越小, 截止频率越高, 速度反馈响应越快。如果需要较高的速度响应, 可以适当减小设定值。</li> </ul>	1~1000 ×0.1mS
8	位置微分系数	<p>设置位置微分系数, 数值越大, 速度响应越快。数值过大可能引起电机振动。</p>	0~100%

9	位置比例增益	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定位置环调节器的比例增益。</li> <li>• 设置值越大，增益越高，刚度越大，相同频率指令脉冲条件下，位置滞后量越小。但数值太大可能会引起振荡或超调。</li> <li>• 参数数值根据具体的伺服驱动系统型号和负载情况确定。</li> </ul>	1~1000/S
10	位置前馈增益	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定位置环的前馈增益。</li> <li>• 设定为 100%时，表示在任何频率的指令脉冲下，位置滞后量总是为 0。</li> <li>• 位置环的前馈增益增大，控制系统的高速响应特性提高，但会使系统的位置环不稳定，容易产生振荡。</li> <li>• 除非需要很高的响应特性，位置环的前馈增益通常为 0。</li> </ul>	0~100%
11	位置前馈滤波时间常数	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定位置环前馈量的低通滤波器的滤波时间常数。</li> <li>• 本滤波器的作用是增加复合位置控制的稳定性。</li> </ul>	1~1000 ×0.1ms
12	位置指令脉冲分频分子	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置指令脉冲的分倍频（电子齿轮）。</li> <li>• 在位置控制方式下，通过对 PA12，PA13 参数的设置，可以很方便地与各种脉冲源相匹配，以达到用户理想的控制分辨率（即角度/脉冲）。</li> <li>• 电子齿轮比推荐范围为 <math>\frac{1}{50} \leq G \leq 50</math></li> <li>• 具体设置请参照第 6 章(P28)</li> </ul>	1~30000
13	位置指令脉冲分频分母	见参数 PA12	1~30000
14	位置指令脉冲输入方式	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置位置指令脉冲的输入形式。</li> <li>• 参数修改是<b>断电重启</b>后生效。</li> <li>• 通过参数设定为 3 种输入方式之一： 0: 脉冲十符号；</li> </ul>	0~2

		<p>1: CCW 脉冲/CW 脉冲;</p> <p>2: 两相正交脉冲输入;</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• CCW 是从伺服电机的轴向观察, 逆时针方向旋转定义为正向。CW 是顺时针方向旋转定义为反向。</li> </ul>	
15	位置指令脉冲方向取反	<p>0: 正常</p> <p>1: 位置指令脉冲方向反向</p>	0~1
16	定位完成范围	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定位置控制下定位完成脉冲范围。</li> <li>• 本参数提供了位置控制方式下驱动器判断中否完成定位的依据。当位置偏差计数器内的剩余脉冲数小于或等于本参数设定值时, 驱动器定位已完成, 定位完成信号 COIN ON, 否则 COIN OFF。</li> <li>• 在位置控制方式时, 输出定位完成信号 COIN, 在其它控制方式时, 输出速度达到信号 SCMP。</li> </ul>	0~30000 脉冲
17	位置超差检测范围	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置位置超差报警检测范围。</li> <li>• 在位置控制方式下, 当位置偏差计数器的计数值超过本参数值时, 伺服驱动器给出位置超差报警。</li> </ul>	0~30000 ×100 脉冲
18	E17/E4 控制位	<p>bit0: E4 控制位</p> <p>bit0=0, 位置超差报警 E4 有效;</p> <p>Bit0=1, E4 无效。</p> <p>bit1: E17 控制位</p> <p>bit1=0, 速度超差报警 E17 有效;</p> <p>Bit1=1, E17 无效。</p>	00~11
19	位置指令平滑滤波器	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 对指令脉冲进行平滑滤波, 具有指数形式的加减速, 数值表示时间常数;</li> <li>• 滤波器不会丢失输入脉冲, 但会出现指令延迟现象;</li> <li>• 此滤波器用于: 上位控制器无加减速功能;</li> </ul>	0~1000 ×0.1mS

		<p>电子齿轮分倍频较大时 (&gt;10); 指令频率较低; 电机运行时出现步进跳跃、不平稳现象。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>当设置为 0 时, 滤波器不起作用。</li> </ul>	
20	输入禁止选择	<ul style="list-style-type: none"> <li>当 PA20=0 时, 允许外部 DI 禁止 CCW, CW; 即当 FSTP 或 RSTP 输入为有效电平时, CCW 或 CW 被禁止。若 FSTP 与 RSTP 同时有效, 则产生禁止输入报警 ERR7。</li> <li>当 PA20=1 时, CCW 禁止有效。即当 FSTP 输入为有效电平时, CCW 被禁止。此时 CW 则不能禁止。</li> <li>当 PA20=2 时, CW 禁止有效。即当 RSTP 输入为有效电平时, CW 被禁止。此时 CCW 则不能禁止。</li> <li>当 PA20=3 时, CCW, CW 禁止均无效。</li> </ul>	0~3
21	JOG 运行速度	设置 JOG 操作的运行速度。	-3000~3000 r/min
22	转矩滤波时间常数	<ul style="list-style-type: none"> <li>设定转矩指令滤波器特性;</li> <li>用来抑制由转矩产生的谐振;</li> <li>数值越大, 截止频率越低, 电机产生的振动和噪声越小。如果负载惯量很大, 可以适当增加设定值。数值太大, 造成响应变慢, 可能会引起振荡。</li> <li>数值越小, 截止频率越高, 响应越快。如果需要较高的转矩响应, 可以适当减小设定值。</li> </ul>	0~1000 ×0.1mS
23	内外速度指令选择	<p>选择速度指令是由外部模拟量输入, 还是由外部控制端子 SC2,SC1 选择内部速度, 还是直接选择内部速度。</p> <p>0: 外部模拟量输入(AS+,AS-间模拟电压控制速度);</p> <p>1: 直接选择内部速度 1 (PA24 确定);</p>	0~5

		<p>2: 直接选择内部速度 2 (PA25 确定);</p> <p>3: 直接选择内部速度 3 (PA26 确定);</p> <p>4: 直接选择内部速度 4 (PA27 确定);</p> <p>5: 由外部控制端 SC2, SC1 来选择内部速度;</p> <p>SC2=0, SC1=0, 选择内部速度 1,</p> <p>SC2=0, SC1=1, 选择内部速度 2,</p> <p>SC2=1, SC1=0, 选择内部速度 3,</p> <p>SC2=1, SC1=1, 选择内部速度 4,</p>	
24	内部速度 1	设置内部速度 1	-3000~ 3000 r/min
25	内部速度 2	设置内部速度 2	-3000~ 3000 r/min
26	内部速度 3	设置内部速度 3	-3000~ 3000 r/min
27	内部速度 4	设置内部速度 4	-3000~ 3000 r/min
28	到达速度	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置到达速度。</li> <li>• 在非位置控制方式下, 如查电机速度超过本设定值, 则 SCMP ON, 否则 SCMP OFF。</li> <li>• 在位置控制方式下, 不用此参数。</li> <li>• 与旋转方向无关。</li> <li>• 比较器具有迟滞特性。</li> </ul>	0~3600 r/min
29	模拟量转矩指令输入增益	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定模拟量转矩输入电压和电机实际运行转矩之间的比例关系;</li> <li>• 设定值的单位是 0.1V/100%;</li> <li>• 缺省值为 50, 对应 3V/100%, 即输入 5V 电压产生 100%的额定转矩。</li> <li>• 仅在转矩控制方式下(PA4=2)有效。</li> </ul>	10~100 (0.1V/ 100%)

30	模拟量转矩方向取反	0: 模拟量转矩等于 0 时, 转矩方向为 CCW 1: 模拟量转矩等于 1 时, 转矩方向为 CW	0~1
31	模拟量转矩指令零偏补偿	对模拟量转矩指令的零偏补偿量。	-2000~2000
32	转矩模式下最高转速限制	模拟量转矩模式下, 限制电机最高转速。	0~3600 r/min
33	DO 状态监测	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 监测 3 个 DO 口输出电平状态。</li> <li>• bit0 对应 DO1; bit1 对应 DO2; bit3 对应 DO3。默认参数时, bit0=ALM; bit1=COIN; bit2=BRK。</li> <li>• bitx=1, 表示对应的 DO 输出为高电平; Bitx=0, 表示对应的 DO 输出为低电平。</li> </ul>	000~111
34	DI 状态监测	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 监测 4 个 DI 口输入电平状态。</li> <li>• bit0 对应 DI1; bit1 对应 DI2; bit3 对应 DI3; bit3 对应 DI4。默认参数时, bit0=SON; bit1=CLE/SC1; bit2=SC2; bit3=ALRS。</li> <li>• bitx=1, 表示对应的 DI 输入为高电平; Bitx=0, 表示对应的 DI 输入为低电平。</li> </ul>	0000~1111
35	电机最高转速限制	限制电机最高转速 参数修改是 <b>断电重启</b> 后生效。	0~3600 r/min
36	内部转矩限制	限制驱动器转矩输出	5~400%
37	负转矩到达设定点	负转矩达到该设定值, 转矩到达信号有输出。但本值不作为负向转矩限制参数。限制转矩需要由 PA36 设定。	5~300%
38	正转矩到达设定点/ 试运行与点动模式下最大	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 位置控制模式下, PA38 作为正转矩达到该设定值, 转矩到达信号有输出。但本值不作为负向转矩限制参数。</li> <li>• 在试运行(PA4=3)与点动(PA4=4)时, PA38</li> </ul>	5~300%

	力矩限制	作为最大力矩输出限制参数。此时，驱动器的最大输出力矩，由 PA36 与 PA38 这二者中较小者限制。	
39	模拟速度模式时电机最低转速限制	PA4=1 即处于模拟量速度控制时，限制电机最低转速。	0~3600 r/min
40	S 加速时的加速度	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置值是表示电机从 0~1000r/min 的加速时间。数值越大，加速越平缓。</li> <li>• 该参数在 PA4=1 或 PA4=4 时有效。</li> <li>• 速度 n1 运行至速度 n2，规定 n1&lt;n2 时（含正负）为加速过程，n1&gt;n2 为减速过程。例如：0 到 1000 为加速，-1000 到 0 为加速；1000 到 0 为减速，0 到-1000 为减速。</li> <li>• PA42&gt;0，S 曲线加减速生效。</li> <li>• PA42=0，S 曲线加减速无效，此时为线性加减速，PA40，PA41 设置对应的加速度。</li> <li>• PA40 或 PA41 有一个为 0，S 曲线与线性加减速都无效。</li> </ul>	0~10000 mS
41	S 减速时的加速度	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设置值是表示电机从 0~1000r/min 的减速时间。</li> </ul>	0~10000 mS
42	S 加/减速持续时间	使电机平稳启动和停止，设定 S 型加减速曲线部分所持续的时间。该参数在 PA4=1 或 PA4=4 时有效。	0~10000 mS
43	模拟量速度指令输入增益	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 设定模拟量速度输入电压和电机转速之间的比例关系；</li> <li>• 当控制方式为转速外部模拟量输入 (PA4=1,PA22=0) 或者为转矩模拟量输入 (PA4=2)时有效。</li> </ul>	10~3000 r/min/V
44	模拟量转速输入指令方向取反	<p>对模拟量转速输入的极性反向</p> <p>0: 模拟量转速指令为正时，转速方向为 CCW。</p> <p>1: 模拟量转速指令为正时，转速方向为 CW。</p>	0~1

45	模拟量速度指令零偏补偿	对模拟量速度指令的零偏补偿量。	-2000~2000
46	模拟量速度指令滤波器	<ul style="list-style-type: none"> <li>对模拟量速度输入的低通滤波器。</li> <li>设置越大，对速度输入模拟量响应速度越慢，信号噪声影响越小；设置越小，响应速度越快，但信号噪声影响越大。</li> <li>当 PA4=1,PA23=0 或 PA4=2 时该参数有效。</li> </ul>	0~1000ms
47	电机停止时机械制动器动作设定	<ul style="list-style-type: none"> <li>定义电机停转期间从机械制动器动作（输出端子 BRK 由 ON 变成 OFF）到电机电流切断的延时时间；</li> <li>此参数不应小于机械制动的延迟时间(Tb)以避免电机的微小位移或工件跌落。</li> </ul>	0~300 ×10mS
48	电机运转时机械制动器动作设定	<ul style="list-style-type: none"> <li>定义电机停转期间从电机电流切断到机械制动器动作(输出端子 BRK 由 ON 变成 OFF)的延时时间；</li> <li>此参数是为了从高速旋转状态减速为低速后，再使机械制动器动作，避免损坏制动器</li> <li>实际动作时间的 PA48 或电机减速到 PA49 数值所需时间，取两者中的最小值。</li> </ul>	0~300 ×10mS
49	电机运转时机械制动器动作速度	<ul style="list-style-type: none"> <li>定义电机运转期间从电机电流切断到机械制动器动作(输出端子 BRK 由 ON 变成 OFF)的速度数值。</li> <li>实际动作时间是 PA48 或电机减速到 PA49 数值所需时间，取两者中的最小值。</li> </ul>	0~3600 r/min
50	电压采样增益	用于补偿输入母线电压采样的偏差，出厂后禁止改动。	10~3000
51	动态电子齿轮比有效	<p>0: 动态电子齿轮比无效，输入端子 INH 的功能是脉冲指令禁止，电子齿轮比由 PA12/PA13 确定；</p> <p>1: 动态电子齿轮比有效，输入端子 INH 功能是电子齿轮切换。当 INH 为无效电平时(有</p>	0~1



		效电平由 PA62 设置), 电子齿轮为 PA12/PA13; 当 INH 为有效电平时, 电子齿轮为 PA52/PA13。	
52	第二位置指令脉冲分频分子	见 PA51 说明。	1~30000
53	SON 强制使能位	0: 驱动器不强制使能, 使能信号由 CN2 中的 SON 输入端口输入; 1: 驱动器强制使能。CN2 中的 SON 输入端口输入无效。	0~1
54	Z 信号输出脉冲逻辑/宽度选择	bit0: Z 脉冲宽度选择位。 bit0=0, 编码器 Z 脉冲直接输出; Bit0=1, 脉宽为 1ms 的 Z 脉冲输出。 bit1: Z 脉输出逻辑选择位。 bit0=0, 正逻辑输出 Z 脉冲; Bit0=1, 负逻辑输出 Z 脉冲。	00~11
55	位置编码器信号输出分频系数	编码器 AB 信号分频输出	1~250
56	DO 输出口有效电平自定义	自定义输出口 BRK, COIN, ALM 的有效电平。 DO1, 默认为 ALM, 控制位是 PA56.0 DO2, 默认为 COIN, 控制位是 PA56.1 DO3, 默认为 BRK, 控制位是 PA56.2 PA56.2 =0, BRK 的有效输出电平为低; =1, BRK 的有效输出电平为高。 PA56.1 =0, COIN 的有效输出电平为低; =1, COIN 的有效输出电平为高。 PA56.0 =0, ALM 的有效输出电平为低; =1, ALM 的有效输出电平为高。	000~111
57	DO1 功能自定义	DO 有 3 个实际输出口, 有 4 种功能。 PA57=1, DO1 定义为 ALM, 伺服报警;	1~5

	(ALM)	PA57=2, DO1 定义为 SRDY, 伺服准备好; PA57=3, DO1 定义为 COIN; 在 PA4=0 时, COIN 是位置到达; PA4=1 时, 是速度到达; PA57=4, DO1 定义为 BRK, 抱闸打开; PA57=5, DO1 定义为 TRQL, 力矩到达;	
58	DO2 功能自定义(COIN)	见 PA57 说明。	1~4
59	DO3 功能自定义(BRK)	见 PA57 说明。	1~4
60	保留		
61	输入端子去抖动时间常数	<ul style="list-style-type: none"> <li>输入端子去抖动滤波时间;</li> <li>数值越小, 输入端子响应越快, 但也越容易引入干扰;</li> <li>数值越大, 抗干扰性越好, 但响应慢。</li> </ul>	0~1000
62	输入口 DI 有效电平自定义	自定义输入口 DI 的有效电平 DI1, 默认为 SON, 控制位是 PA62.0 DI2, 默认为 CLE, 控制位是 PA62.1 DI3, 默认为 SC2, 控制位是 PA62.2 DI4, 默认为 ALRS, 控制位是 PA62.3 PA62.3=0, DI4 的有效输入电平为低; =1, DI4 的有效输入电平为高; PA62.2=0, DI3 的有效输入电平为低; =1, DI3 的有效输入电平为高; PA62.1=0, DI2 的有效输入电平为低; =1, DI2 的有效输入电平为高; PA62.0=0, DI1 的有效输入电平为低; =1, DI1 的有效输入电平为高;	0000~1111
63	DI1 功能自定义(SON)	DI 有 4 个实际输入口, 有 7 种功能。 PA63=1, DI1 定义为 SON, 伺服使能; PA63=2, DI1 定义为 CLE/SC1/ZCLAMP, 偏差清零/速度选择低位/零速钳位; PA63=3, DI1 定义为 INH/SC2, 脉冲禁止/	1~7

		速度选择高位； PA63=4, DI1 定义为 ALRS, 报警清楚； PA63=5, DI1 定义为 FSTP, 正向驱动禁止； PA63=6, DI1 定义为 RSTP, 负向驱动禁止； PA63=7, DI1 定义为 AIR; 模拟量输入反向。	
64	DI2 功能自定义(CLE)	见 PA63 说明	1~7
65	DI3 功能自定义(SC2)	见 PA63 说明	1~7
66	DI4 功能自定义 (ALRS)	见 PA63 说明	1~7
67	电机热保护等级	电机热保护分为 5 个等级，一般根据电机型号自动设置，客户不需要更改。	1~5
68	脉冲窗口滤波	<ul style="list-style-type: none"> <li>对脉冲信号 PULS 进行窗口滤波，宽度小于设定值的脉冲，会被过滤掉。</li> <li>增大 PA68 可以增大驱动脉冲接收的抗干扰能力，但是设置过大，可能会滤掉正常的脉冲，导致电机抖动。</li> <li>大部分 PLC 控制器脉冲信号频率低于 100khz 时，可设置 PA68 为 20 左右。</li> </ul>	0~250
69	驱动器热保护等级	驱动器热保护等级分为 2 级，一般是自动设置，客户不需要更改。	1~2

## 五 修改常用参数

- 1、 PA0 为密码参数。用户密码是 315，也是出厂默认密码。  
用户修改除了 PA1 之外的所有参数时，PA0 必须为 315。
- 2、 一般客户需要更改的参数是 PA1，PA4，PA5，PA9，PA12，PA13，PA14。
- 3、 PA1 是电机型号参数。修改 PA1 时，需先将 PA0 改为 302。  
PA1 的修改是断电重启后生效。
- 4、 在使用时，若与电机轴相连的是**圆盘负载**如皮带轮等，负载惯量大，需要增大 PA5（一般需将 PA5 设为 400 以上）并等比例增大 PA6，否则会发生运行不平滑，或者抖动现象。
- 5、 PA4 是控制方式选择。  
PA4=0，为位置控制，用数控系统或 PLC 控制的，驱动器一般都是工作在位置控制方式；  
PA4=1，是速度控制，是用+10V 的模拟电压来控制转速；  
PA4=2，是转矩控制，是用+10V 的模拟电压来控制转矩；  
PA4=3 是试运行方式，调试用；  
PA4=4 是点动方式；  
PA4=5 是电机调零方式。  
默认是位置控制。一般的机床用户用系统控制时，驱动器就应该工作在位置控制方式。
- 6、 PA5，PA9 是调节驱动器刚性，若没有特许要求，请用默认参数，不要做修改。
- 7、 PA12，PA13 是电子齿轮比参数。PA12 是分子，PA13 是分母，默认是 5:3。请参照本手册，设置正确的电子齿轮比。一般机床

X 轴用 4mm 丝杆，当系统采用半径编程时，X 轴对应的电子齿轮比应为 5:2；当系统采用直径编程时，电子齿轮比应为 5:4；Z 轴一般是 6mm 丝杆，齿轮比为 5:3。

8、PA14 是指令脉冲方式参数。











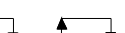

PA14=0，是符号+脉冲方式；

PA14=1，是双脉冲方式；

PA14=2，是正交脉冲(正转/反转脉冲)方式。

机床数控系统一般是用符号+脉冲方式。驱动器默认是符号+脉冲方式。

PA14 的更改是驱动器断电重上电后生效。

脉冲指令形式	CCW	CW	参数值设定
脉冲列 符号	PULS  SIGN 	 	0 指令脉冲+符号
CCW脉冲列 CW脉冲列	PULS  SIGN 	 SIGN 	1 CCW脉冲/CCW脉冲
A相脉冲列 B相脉冲列	PULS  SIGN 	 SIGN 	2 2相指令脉冲

## 六 设置电子齿轮比

上位机控制器其指令脉冲的给定未能考虑到传动系统的传动比或电机编码器形式等几种控制信号参数的比例。通过对电子齿轮比的设置，我们可以实现上位控制器输出的单位控制脉冲命令与传动装置移动距离的比例对应关系。

上位机与驱动器满足如下的匹配关系：

PA12/PA13 \* 上位机系统中 1mm 对应的脉冲数 P = 丝杆转一圈所需要的脉冲数 F2 / 丝杆螺距 S，即  $PA12/PA13 * P = F2/S$ ，由此可得：

$$PA12/PA13 = F2/(P*S)$$

对于 H3N 型伺服驱动器，所用编码器是 2500ppr，经程序 4 倍频，则电机转一圈对应的脉冲数为  $F1=4*2500=10000$ 。

1、伺服电机与丝杆直接相连（电机转 1 圈，丝杆转 1 圈）

a. 若数控系统里编程是 10mm 发 10000 个脉冲，则

$$P=10000/10=1000;$$

b. 电机转一圈，丝杆转一圈。丝杆转一圈所需脉冲数

$$F2=F1=10000;$$

c. 丝杆螺距为 6mm，S=6；

$$\text{则 } PA12/PA13 = F2/(P*S) = 10000/(1000*6) = 5/3.$$

可设置 PA12=5，PA13=3。

2、伺服电机与丝杆之间有减速箱（例如电机转 5 圈，丝杆转 3 圈）

a. 若数控系统里编程是 10mm 发 10000 个脉冲，则

$$P=1000;$$

b. 电机转 5 圈，丝杆转 3 圈。丝杆转一圈所需脉冲数

$$F2=F1*5/3=50000/3;$$

c. 丝杆螺距为 6mm，S=6;

则  $PA12/PA13= F2/(P*S)=50000/3/(1000*6)=25/9$ 。

可设置  $PA12=25$ ， $PA13=9$ 。

一般机床 X 轴用 4mm 丝杆，当系统采用半径编程时，X 轴对应的电子齿轮比应为 5:2；当系统采用直径编程时，电子齿轮比应为 5:4；Z 轴一般是 6mm 丝杆，齿轮比为 5:3。

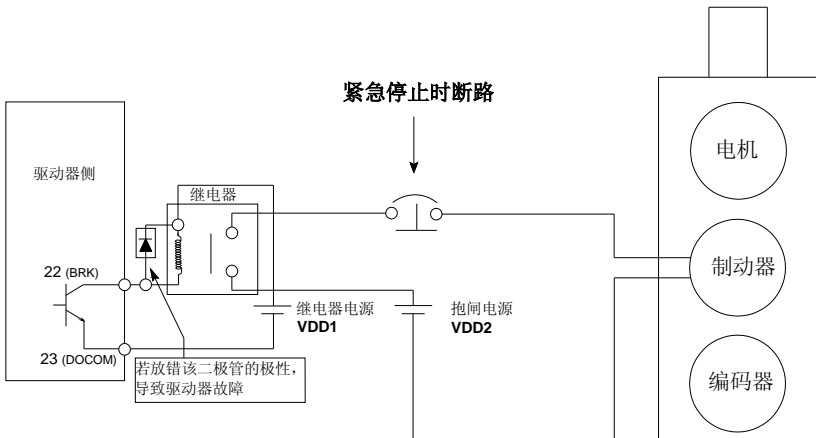
当使用 HD-990 系统时，由于系统可以设置半径编程与直径编程，并自动根据设置作相应的处理，因而不需要修改 X 轴驱动器的电子齿轮比。使用 HD-990 系统，无论是半径编程，还是直径编程，X 轴驱动器的电子齿轮比都是设为 5:2。

## 七 抱闸接线

### 1、抱闸电源

伺服电机的抱闸供电电源一般为 DC24V，电源功率一般在 20-30W 之间。抱闸电源需外接。

### 2、驱动器与抱闸电机接线



### 3、注意事项

抱闸电源 VDD2 一般为 DC24V，接口为 3 pin。本公司 60 抱闸电机，抱闸电源接口要区分正负极，Pin2 为+24V，Pin3 为 0V，Pin1 为空。其它电机抱闸电源不区分正负极，Pin2, Pin3 为电源输入。

继电器电源 VDD1 一般为 DC24V。**VDD1 与 VDD2 不能共用。**

驱动器的 COM+ 是输入 IO 的供电电源，与本图中的 VDD1，VDD2 不相干，任何情况下都不能共用。



## 八 报警说明

### 1、说明

当有报警出现时，驱动器的现实面板上显示的是“Err xx”并闪烁，

xx 为报警代码。常见的报警有 Err 3, Err 9, Err 11, Err 13, Err 17, Err 38 这些报警都是由于接线不当或使用不当造成的。

一般情况下，驱动器报警后，进行断电-重上电处理后，驱动器可正常工作；如果重新上电后报警依然存在，或者出现频繁报警现象，请与我们的售后人员或者经销商联系。

### 2、报警代码及简单处理

报警	报警名称	简单处理方法
--		<ul style="list-style-type: none"> <li>• 正常</li> </ul>
1	超速	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查电子齿轮比设置是否正确。</li> <li>• 检查电机型号设置是否正确。</li> <li>• 检查编码线。</li> </ul>
2	主电路过压	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查输入电压是否太高。</li> <li>• 设备漏电，检查接地线。</li> </ul>
3	主电路欠压	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查输入电压是否过低。</li> <li>• 检查输入接线是否有错误。</li> </ul>
4	位置超差	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 转矩不足，检查机械部分是否卡住。</li> <li>• 检查电机电源线是否有松脱或损坏。</li> <li>• 伺服刚性不足，检查 PA5, PA9 是否设置正确。</li> </ul>

		<ul style="list-style-type: none"> <li>• 电子齿轮比设置错误。</li> <li>• 指令超速。降低指令脉冲频率。</li> </ul>
5	内部参数设置错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 恢复出厂值。</li> </ul>
6	电机型号设置错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查 PA1 设置是否正确。</li> </ul>
7	驱动禁止异常	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查 PA20 设置是否正确。</li> <li>• 检查外部 CCW / CW 输入信号。</li> </ul>
8	位置偏差 计数器溢出	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查机械部分是否卡住。</li> <li>• 检查指令脉冲是否有异常。</li> </ul>
9	编码器故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查编码线或者电机编码器。</li> </ul>
11	电流响应故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查机械部分是否卡住。</li> <li>• 检查电机电源线是否松脱或损坏。</li> </ul>
12	过电流故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查编码线。</li> <li>• 检查电机是否正常。</li> </ul>
13	驱动器长时间过热	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 减小负载，或者更换更大功率驱动器。</li> </ul>
14	制动故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查输入电压是否过高。</li> <li>• 减慢启动、停止速度。</li> <li>• 减小负载转动惯量，或增加减速机。</li> <li>• 在 PC 间接外部制动电阻。</li> </ul>
17	速度响应故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 检查机械部分是否卡住。</li> <li>• 检查电机电源线是否有松脱或损坏。</li> <li>• 电机型号设置错误。请设置正确的 PA1。</li> <li>• 检查电机是否损坏。</li> </ul>
19	热复位	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 更换驱动器。</li> </ul>
20	EEPROM 错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 更换驱动器。</li> </ul>

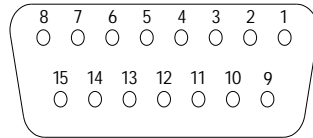
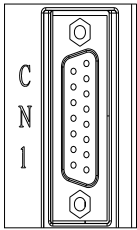
21	DI 功能设置错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的 DI 功能参数 PA63-66。</li> </ul>
22	DO 功能设置错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>设置正确的 DO 功能参数 PA57-59。</li> </ul>
23	电流传感器错误	<ul style="list-style-type: none"> <li>更换驱动器。</li> </ul>
29	电机转矩过载	<ul style="list-style-type: none"> <li>负载过大，减小负载。</li> <li>更换扭力更大的电机。</li> <li>电机型号设置错误。请设置正确的 PA1。</li> </ul>
30	编码器 Z 脉冲丢失	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查编码线或电机编码器。</li> <li>更换驱动器。</li> </ul>
32	编码器 UVW 信号	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查编码线或电机编码器。</li> <li>更换驱动器。</li> </ul>
37	电机瞬时过热	<ul style="list-style-type: none"> <li>负载过大，减小负载。</li> <li>更换扭力更大的电机。</li> <li>电机型号设置错误。请设置正确的 PA1。</li> <li>检查编码线。</li> </ul>
38	电机长时间过热	<ul style="list-style-type: none"> <li>负载过大，减小负载。</li> <li>更换扭力更大的电机。</li> <li>电机型号设置错误。请设置正确的 PA1。</li> <li>检查编码线。</li> </ul>
10,15,16,18,24,25,26,27,28, 31,33,34,35,36		保留

## 九 信号端子定义

### 1、CN1 端子外形

驱动器上 CN1 编码器信号端子采用 DB15F(母)接口；

对应的 CN1 连接器(编码线)端子采用 DB15M(公)接口，其外形和针脚分布如下：



CN1连接器(公)背面接线端

### 2、CN1 端子定义

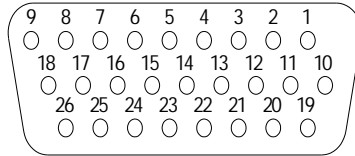
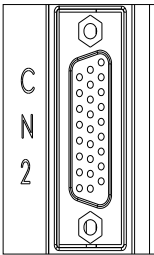
端子号	标识	信号名称
1	A+	编码器 A 信号
9	A-	
2	B+	编码器 B 信号
10	B-	
3	Z+	编码器 Z 信号
11	Z-	
14	U+	编码器 U 信号
6	U-	
13	V+	编码器 V 信号
5	V-	
4	W+	编码器 W 信号
12	W-	

7	+5V	5V 电源
8	GND	电源公共地
15	NC	预留
外壳	PE	屏蔽地线

### 3、CN2 端子外形

驱动器上 CN2 控制信号端子采用 DB26F(母)接口；

对应的 CN2 连接器(控制线)端子采用 DB26M(公)接口，其外形和针脚分布如下：



CN2连接器（公）背面接线端

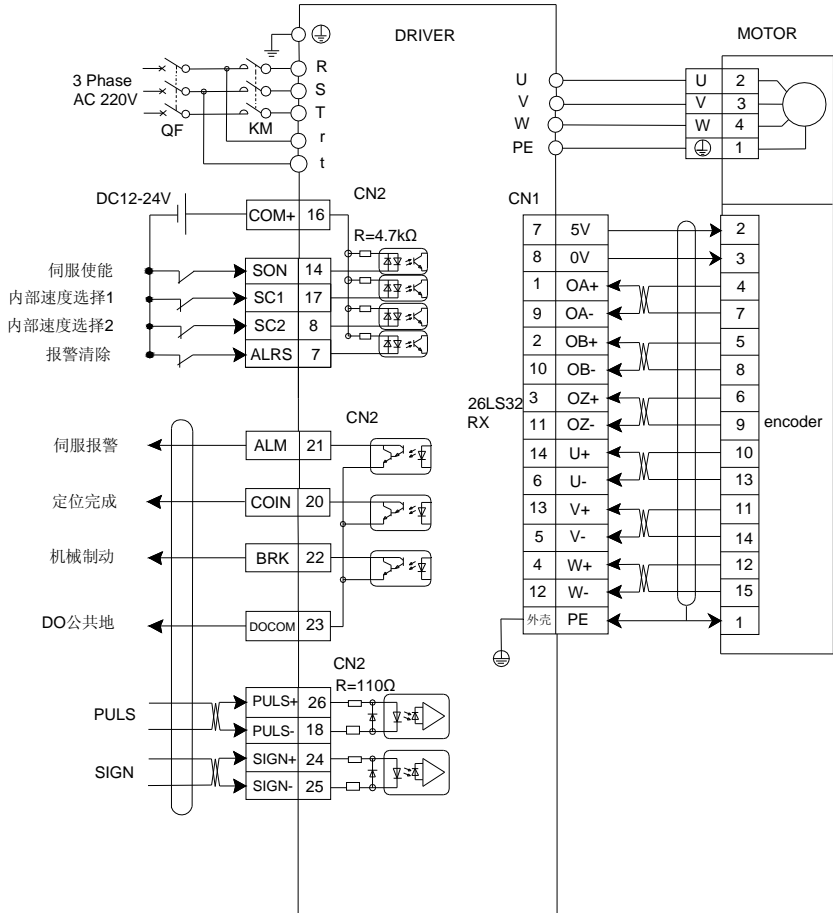
### 4、CN2 端子定义

端子号	标识	信号名称
19	OA+	编码器 A 相信号
10	OA-	
11	OB+	编码器 B 相信号
1	OB-	
2	OZ+	编码器 Z 相信号
12	OZ-	

4	CZ	编码器 Z 相信号 集电极开路输出
6	DGND	编码器公共地
16	COM+	输入 I/O 口电源正极
14	SON	伺服使能
17	ZCLAMP/ CLE/SC1	零速钳位/偏差清零/ 内部速度选择 1
8	SC2	内部速度选择 2
7	ALRS	报警清除
23	DOCOM	输出 I/O 口公共地
21	ALM	伺服报警
22	BRK	机械机械制动器释放
20	COIN	定位完成 / 速度到达
13	AS+	模拟速度/转矩指令输入
3	AS-	
5	AGND	模拟地
26	PULS+	指令脉冲 PLUS 输入
18	PULS-	
24	SIGN+	指令脉冲 SIGN 输入
25	SIGN-	
9, 15	NC	预留
外壳	PE	屏蔽地线

## 十 标准接线图

### 1、位置控制时标准接线图

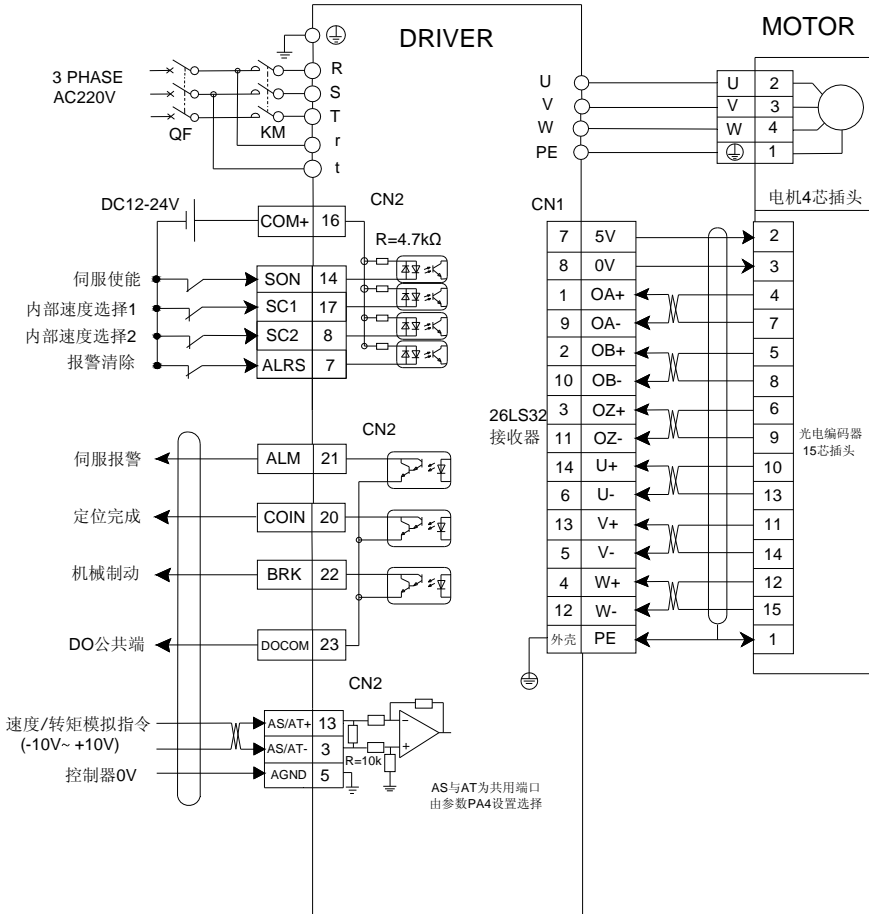


位置控制模式下标准接线

注：H3N 驱动器支持 5V 的 PULS/SIGN 信号。

若客户用 24V 信号，需在 PULS+(26)、SIGN+(24)上各串联 1.2kΩ 电阻。

## 2、速度/转矩模拟量控制模式下 差分接线图



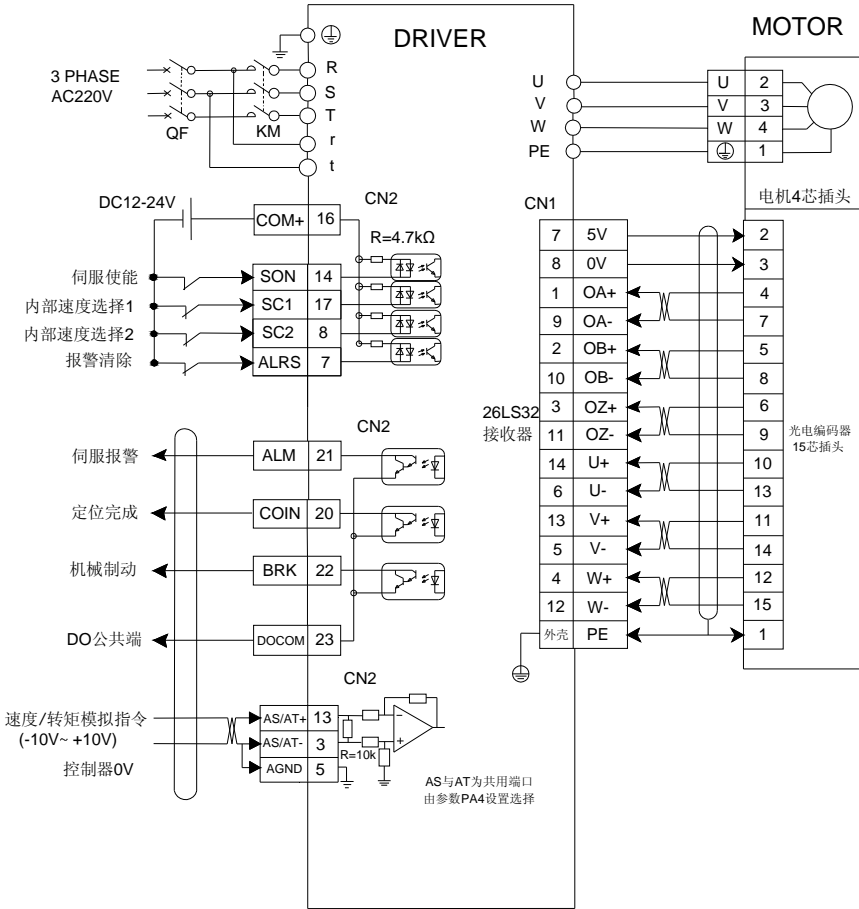
速度/转矩控制模式时 差分接线

注：差分接线时，与上位控制器连接需要 3 根连接线。

控制器的 0V 需要与驱动器的 AGND 相连接。



### 3、速度/转矩模拟量控制模式下 单端接线图



速度/转矩控制模式时 单端接线

注：单端接线时，与上位控制器连接需要 2 根连接线。

此时需要在驱动器侧将 AS-与 AGND 相连。即在 CN2 上将 3 与 5 脚用短线相连。

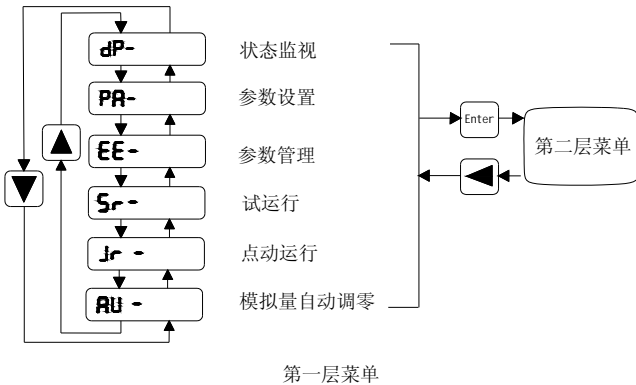
## 十一 面板操作

本驱动器面板显示分 3 层，第一层为主菜单，有 6 种方式。用户常用的有 PA-与 dP-。PA-菜单用于查看、修改参数，dP-用于监视驱动器各种运行参数。

不论处于哪一级菜单，想返回第一层主菜单，请按 $\leftarrow$ 键一次或多次即可。

### 1、主菜单

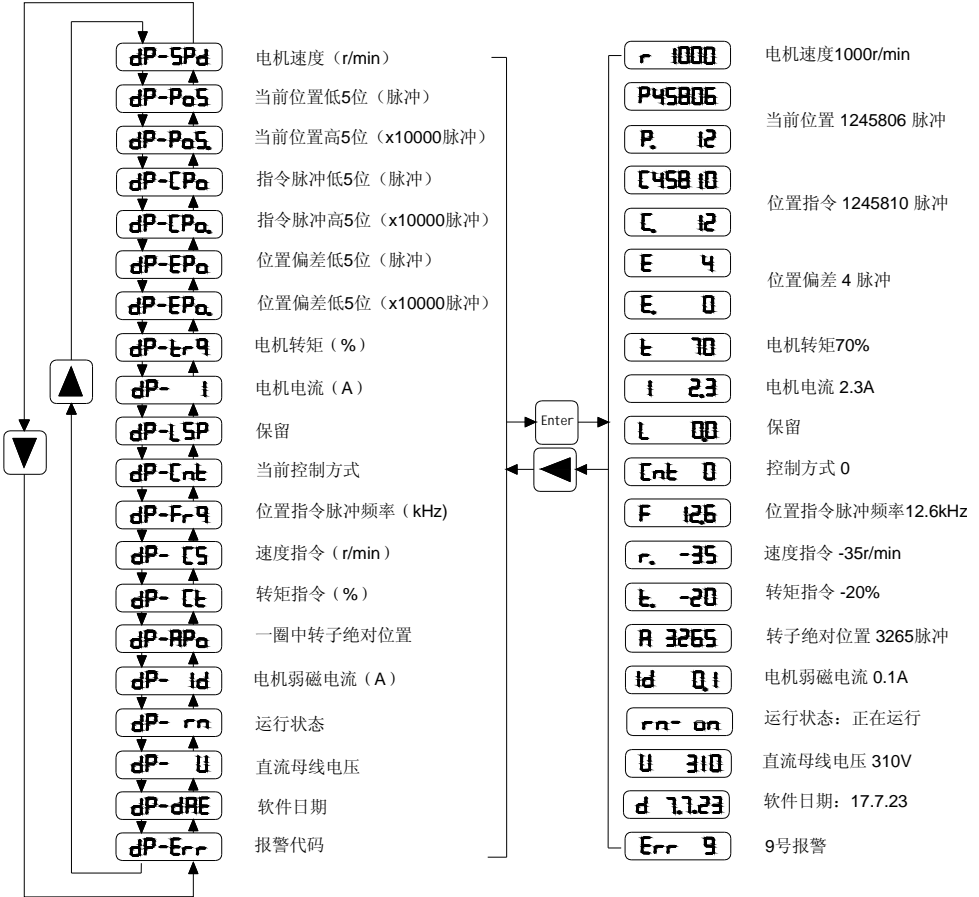
第一层是主菜单，共有 6 种方式，用 $\uparrow$ 、 $\downarrow$ 键改变方式，按 **Enter** 键进入选定方式的第 2 层，执行具体的操作；按 $\leftarrow$ 键从第 2 层退回第 1 层。



### 2、状态及参数监控模式（dP--）

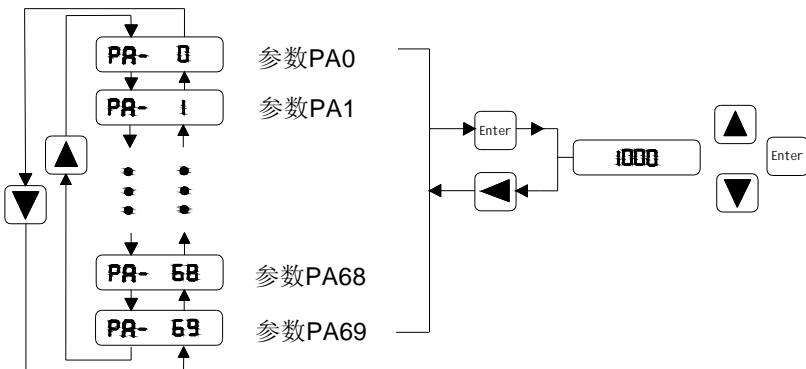
在主菜单下选择状态监视方式“dP-”，并按 **Enter** 键就进入监视方式。如下图所示，共有 19 种监控及显示状态，用户用 $\uparrow$ 、 $\downarrow$

键选择需要的监控的内容，再按 **Enter** 键，可进入具体的监控和显示状态。



### 3、参数修改模式（PA--）

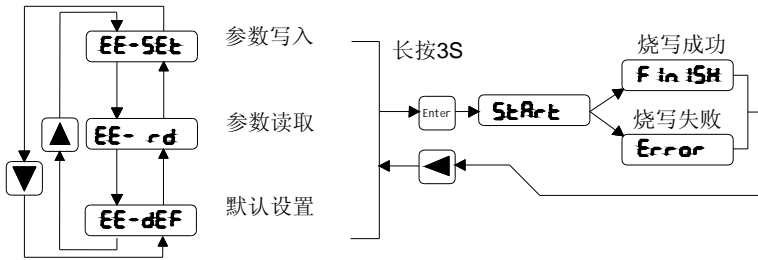
在第 1 层中选择“PA—”，并按 **Enter** 键就进入参数设置方式。按 **↑**、**↓** 键对参数号进行加减，按 **Enter** 键进入修改参数值。按 **↑**、**↓** 键可以修改参数值。参数值被修改时，最右边的 LED 数码管小数点点亮，按 **Enter** 键确定修改数值有效，此时右边的 LED 数码管小数点熄灭，修改后的数值将立刻反映到控制中。按 **←** 键返回上层菜单。



### 4、参数管理模式（EE--）

在第 1 层中选择“EE—”**Enter** 键进入参数管理方式。选择操作模式，按 **Enter** 键，并保持 3 秒以上，显示器显示“FinIsh”表示操作成功，若显示“Error”，则表示操作失败。按 **←** 键返回。

**EE-set:** 参数写入，表示将参数表中的参数写入 EEPROM 的参数区，不受断电影响，永久保存。

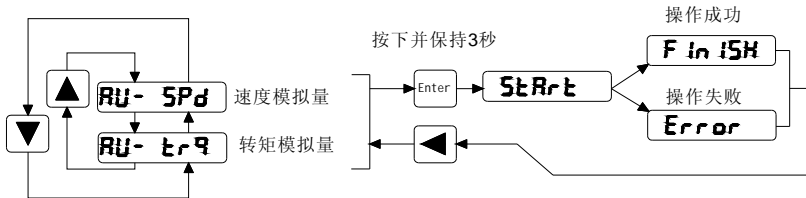


**EE-def:** 复缺省值，表示将所有参数的缺省值（出厂值）读到参数表中，并写入到 EEPROM 的参数区中，下次上电将使用缺省参数。

当用户将参数调乱，驱动器无法正常工作时，可进行该操作。要注意的是，在恢复缺省参数后，**应该修改电机的型号代码参数（参数 PA1）**以匹配正在使用的电机。

### 5、模拟量自动调零(AU-)

使用该操作后，驱动器自动检测速度模拟量零偏（或转矩模拟量零偏），将零偏值写入 PA45（或者 PA31）并保存到 EEPROM 中。在第 1 层中选择“AU-”，并按 **Enter** 键进入自动调零操作方式。

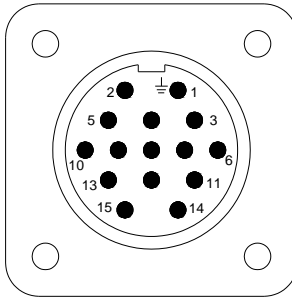


## 十二 与伺服电机编码器的连接

若客户所用的是整套的产品，我们配有所有的连接线。当客户由于特殊情况，而需要自己改动编码线时，请按照下图焊线。

编码线应该用**双绞屏蔽拖链电缆**，不能直接用普通电缆线。

电机航空插头示意图如下图。

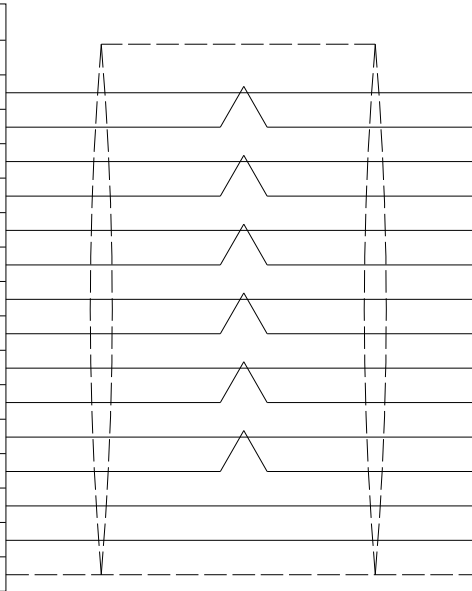


H3N 系列驱动器与电机编码器连接

驱动器

电机

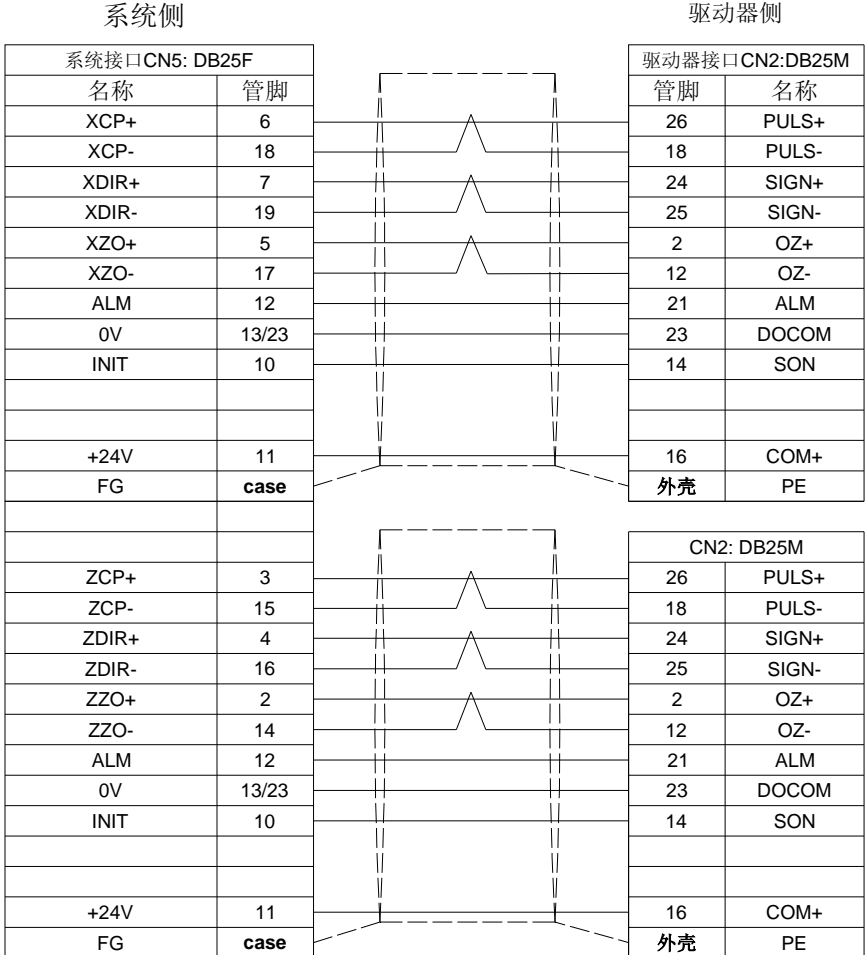
驱动器侧CN2接口	
信号名称	管脚号
A+	1
A-	9
B+	2
B-	10
Z+	3
Z-	11
U+	14
U-	6
V+	13
V-	5
W+	4
W-	12
+5V	7
0V	8
PE	外壳



电机侧航空插头	
管脚号	信号名称
4	A+
7	A-
5	B+
8	B-
6	Z+
9	Z-
10	U+
13	U-
11	V+
14	V-
12	W+
15	W-
2	+5V
3	0V
1	FG

### 十三 与系统/PLC 连接

#### H3N 系列驱动器与 CNC990 系统的连接



线材: RVVP 10×0.14mm<sup>2</sup>(双绞屏蔽线)



### H3N 系列驱动器与 PLC/板卡 连接

本驱动器支持的脉冲/方向信号为 5V 信号，而一般 PLC/板卡的脉冲输出信号为 24V，因此不能直接与驱动器信号接口相连接，需要串入 1.2k/0.5w 的电阻加以限流，否则会烧毁驱动器信号接口。

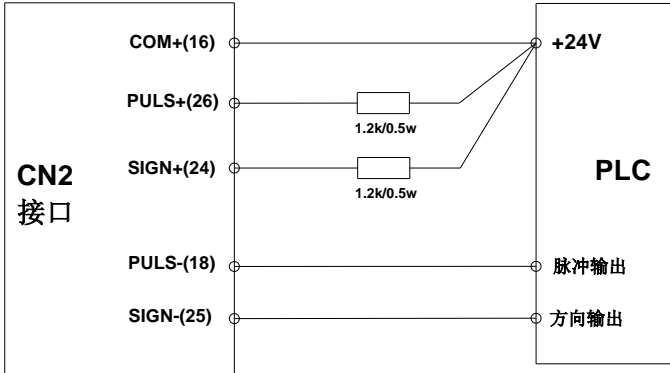
一般 PLC 的脉冲输出频率在 100KHZ 以内，用户可以增大 PA68 到 20 附件，以增强抗干扰能力。

驱动器要求控制器的脉冲/方向信号有 12-20mA 的带载能力，如果控制器电流输出能力不足 12mA，会导致无法接收脉冲，或方向信号异常。如果客户碰到全部或部分脉冲无法接收，或方向信号异常的情况，请向控制器厂家确认控制器是否有 12mA 以上的带载能力，或者联系我司，对驱动器做针对性的匹配更改。

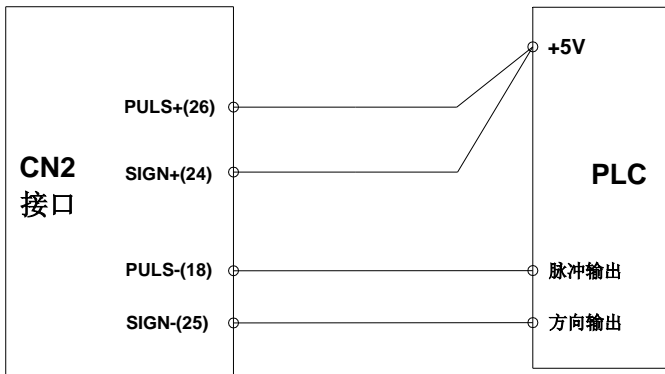
当控制器为 24V 输出时，脉冲信号与方向信号必须分别串 1.2K 电阻，而不能共串 1 颗电阻。否则会导致先导通的接收光耦对另外一路光耦形成短路，使另一路光耦失效，导致脉冲无法接收，或方向信号异常的情况。

常用的 PLC/板卡都是集电极开路输出，接线如下：

### 24V集电极开路输出型

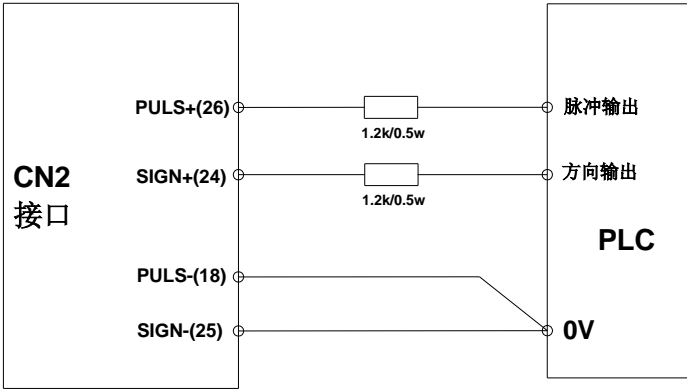


### 5V集电极开路输出型

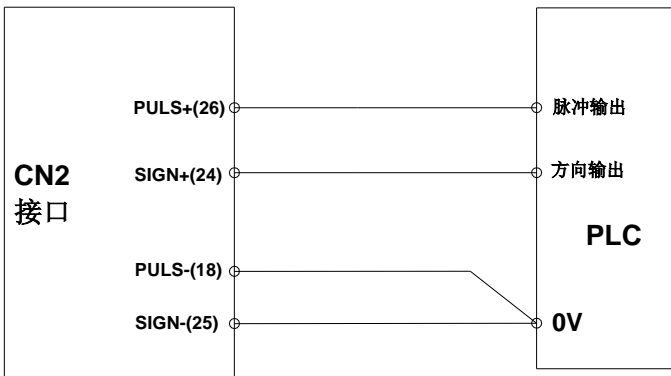


有部分 PLC/板卡是脉冲型输出，如西门子 PLC 就是 24V 脉冲输出型，其接线如下：

### 24V脉冲输出型



### 5V脉冲输出型



2019 年 4 月

翻版必究