

提示:

2.1 节: 设置运动方向

2.2 节: 设置轴 1 圈脉冲数

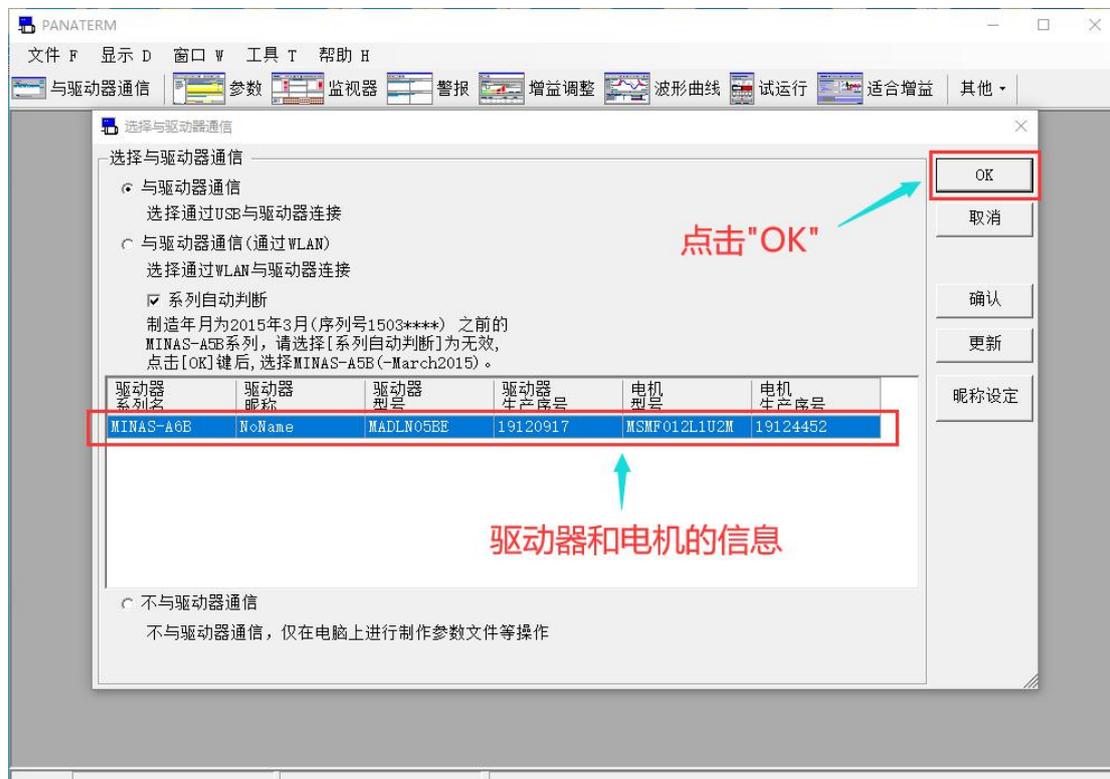
3 节: 设置限位开关对应的引脚和极性

## 1 基本工作

1.1 连接驱动器, 打开松下调试软件, 如下图。



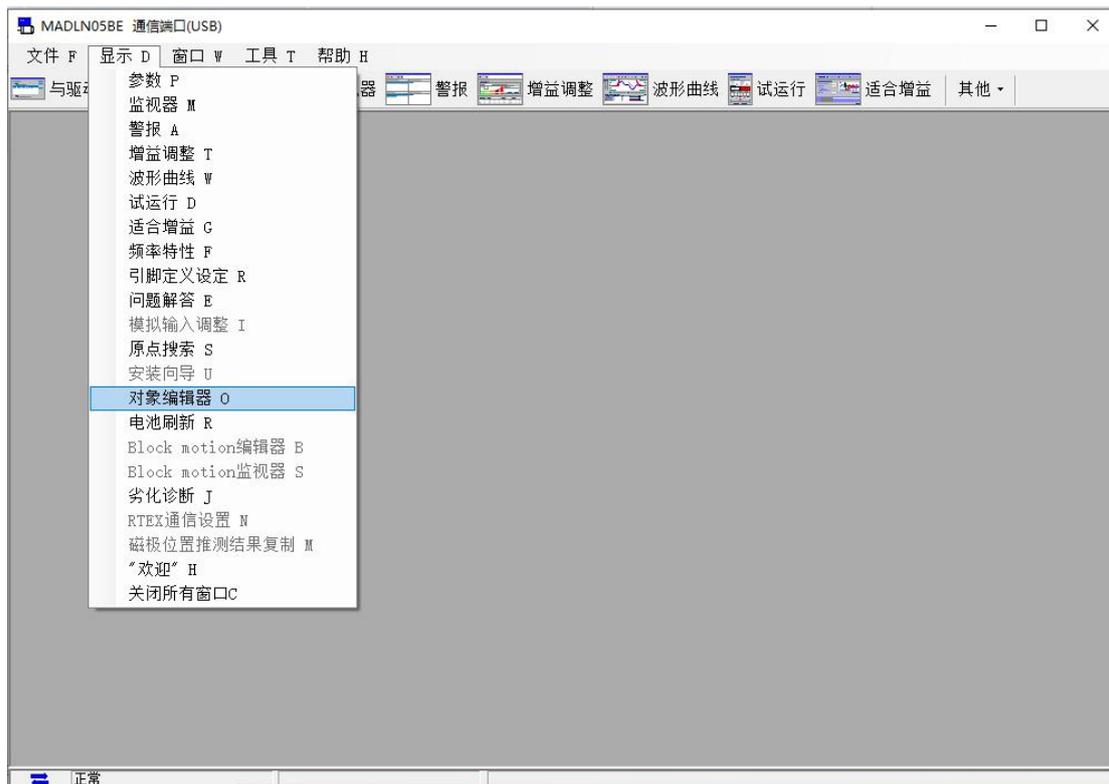
1.2 根据下图图中提示操作。



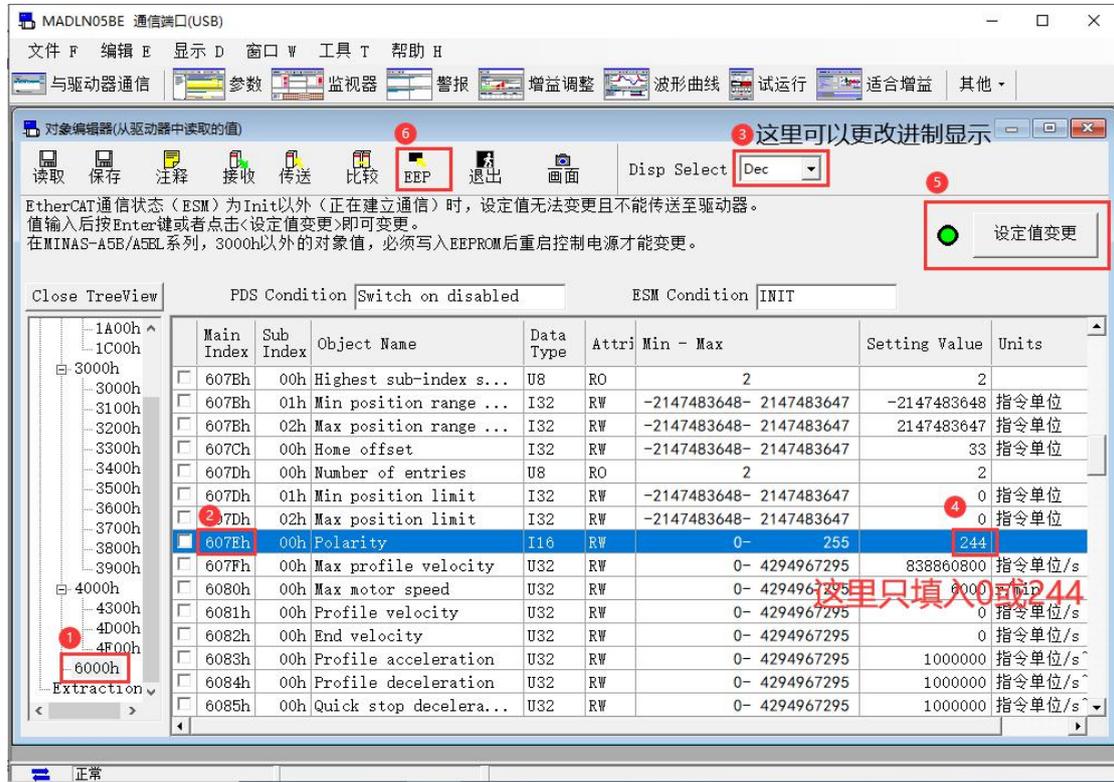
## 2 更改参数

### 2.1 更改运动方向

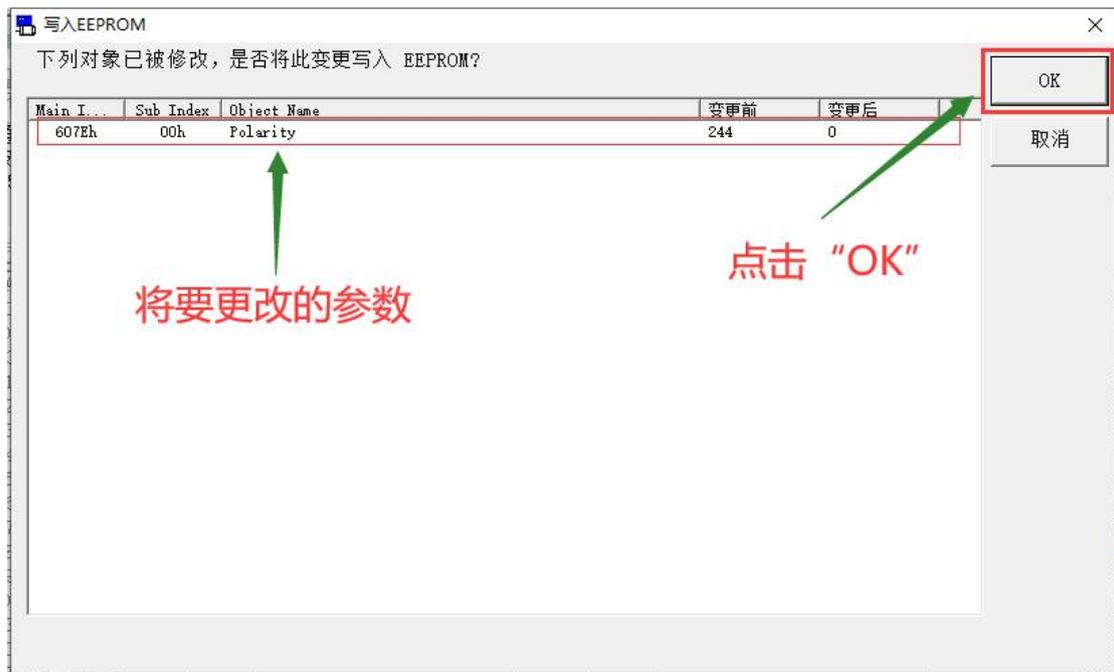
2.1.1 找到“显示 D” → “对象编辑器 O”，选中并打开。



## 2.1.2 根据下图图中提示操作。

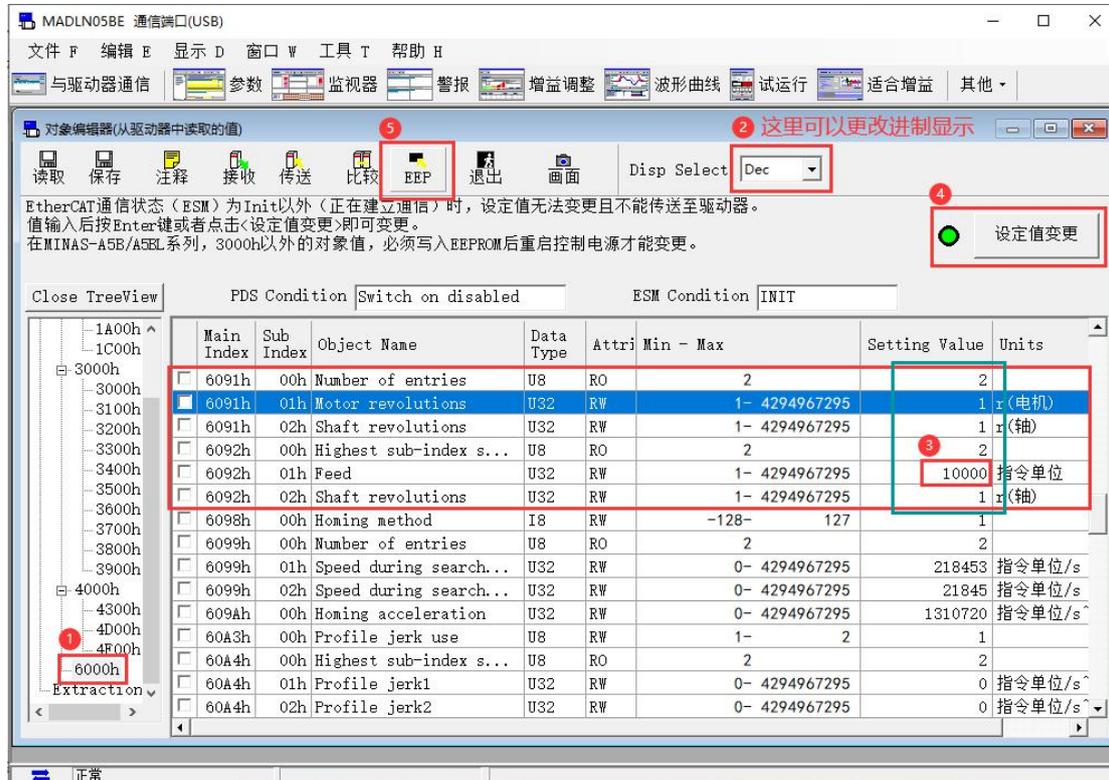


## 2.1.3 根据下图图中提示操作。

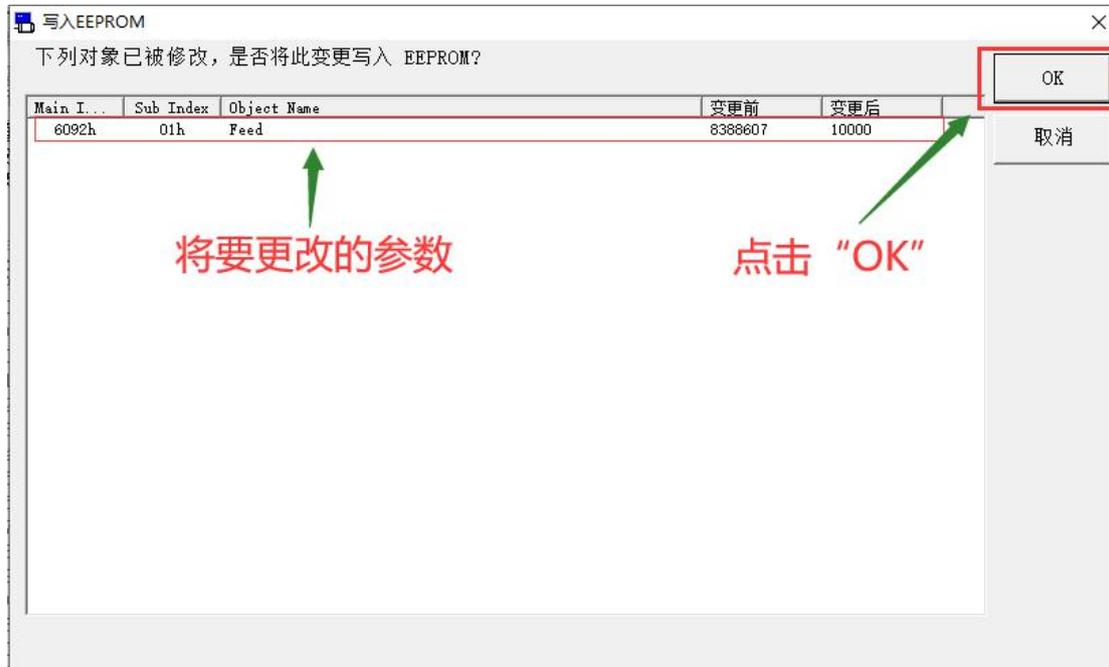


## 2.2 设置轴的 1 圈脉冲数

2.2.1 根据下图图中的序号顺序完成操作，注意：在保证 6091h-01h、6091h-02h 和 6092h-02h 三者都等于 1 的情况下，将自己想设置轴的一圈脉冲数填入 6092h-01h 子索引中。



2.2.2 根据下图图中提示操作。

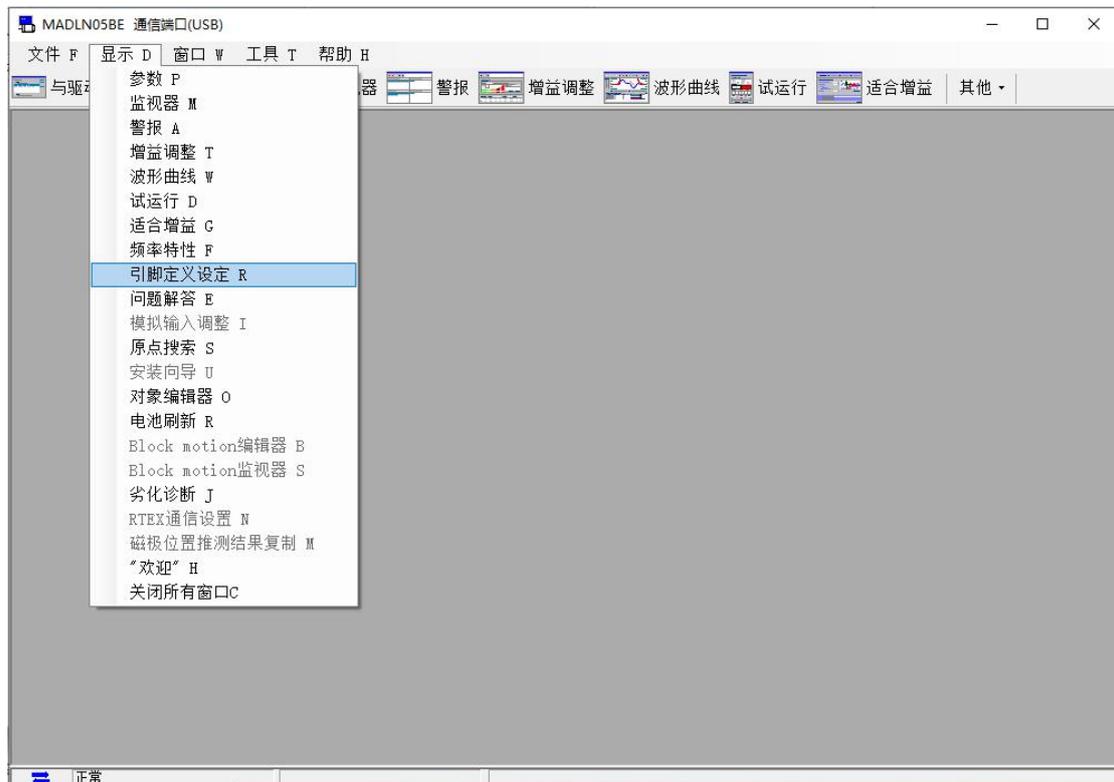


### 3 设置限位开关对应的引脚和极性

3.1 先看一下松下驱动器定制线（线型：Panasonic-CABLE-DB-X）的接线原理，如下图。

脚位	SCSI 26针		9针2排DB母头
6	DICOM	焊接到	1
2	BK(S01-)	焊接到	2
10	ORG SI5	焊接到	5
11	P-OT SI6	焊接到	3
12	N-OT SI7	焊接到	4
1	BK(S01+)	焊接到	6
线型号：Panasonic-CABLE-DB-X			
命名规则：驱动器品牌/X代表线长度			

3.2 找到“显示 D” → “引脚定义 R”，选中并打开。



3.3 根据以下 5 图图中的提示操作。

快速设置松下 A6B 驱动器参数 SOP

**在此进行极性取反**

**在此进行引脚功能的选择**

确定极性后  
点击“OK”

双击引脚编号可以对其进行引脚功能的更改和极性的取反

引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制
05 (SI1)	无效	无效	无效
07 (SI2)	无效	无效	无效
08 (SI3)	无效	无效	无效
09 (SI4)	无效	无效	无效
10 (SI5)	HOME_常开	无效	无效
11 (SI6)	POT_常开	POT	POT
12 (SI7)	NOT_常开	NOT	NOT
13 (SI8)	无效	-	-

**根据松下定制线的接线原理，将01/02、10、11和12引脚的功能分别定义为BRK-OFF、HOME、POT和NOT。**

引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制
05 (SI1)	无效	无效	无效
07 (SI2)	无效	无效	无效
08 (SI3)	无效	无效	无效
09 (SI4)	无效	无效	无效
10 (SI5)	HOME_常开	HOME_常开	HOME_常开
11 (SI6)	POT_常开	POT_常开	POT_常开
12 (SI7)	NOT_常开	NOT_常开	NOT_常开
13 (SI8)	无效	无效	无效

引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制
01/02 (S01)	BRK-OFF	BRK-OFF	BRK-OFF
03/04 (S03)	无效	无效	无效
25/26 (S02)	无效	无效	无效

# 快速设置松下 A6B 驱动器参数 SOP

引脚定义设定

解说

输入

引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制
05 (SI1)	无效	无效	无效
07 (SI2)	无效	无效	无效
08 (SI3)	无效	无效	无效
09 (SI4)	无效	无效	无效
10 (SI5)	HOME_常开	HOME_常开	HOME_常开
11 (SI6)	POT_常开	POT_常开	POT_常开
12 (SI7)	NOT_常开	NOT_常开	NOT_常开
13 (SI8)	无效	无效	无效

输出

引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制
01/02 (SO1)	BRK-OFF	BRK-OFF	BRK-OFF
03/04 (SO3)	无效	无效	无效
25/26 (SO2)	无效	无效	无效

设置好限位开关对应的引脚和极性后点击“适用”

适用 关闭

PANATERM

点击“确定”  
可以将引脚分配信息写入驱动器吗?

确定 取消

确定参数

点击“是”  
关闭所有打开的窗口，驱动器确定参数。  
请充分注意安全相关后再执行。  
是否继续?

是(Y) 否(N)

END