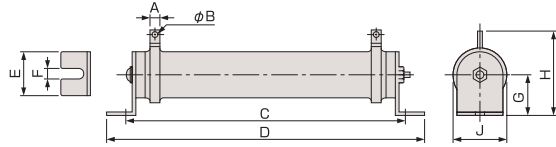


## 制动电阻（伺服控制器用）



※启动频率高时，需要增加电阻容量，请咨询本公司。

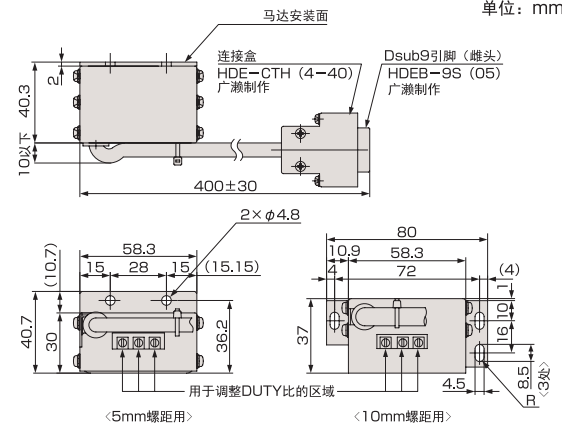
●尺寸表

型号	通用驱动器	电阻值/电容量		尺寸 (mm)									
		(Ω)	(W)	A	B	C	D	E	F	G	H	J	
BR-15003	SDD-N-20A200W-□-□	150	30	6	3.2	101	110	18	4.5	16	35	19	
BR-06008	SDD-N-20A750W-□-□	60	80	8	3.2	148	167	26	6	22	54	28	
BR-03015	SDD-N-20A1K50-□-□	30	150	8	3.2	228	247	26	6	22	54	28	
BR-01530	SDD-N-20A4K00-□-□	15	300	10	5.5	309	335	40	9.5	40	78	42	
BR-01040	SDD-N-20A7K50-□-□	10	400	10	5.5	385	411	40	9.5	40	78	42	

## 磁极传感器

### HD线性马达用

- HLRV系列
- HLRA系列
- HLRW系列



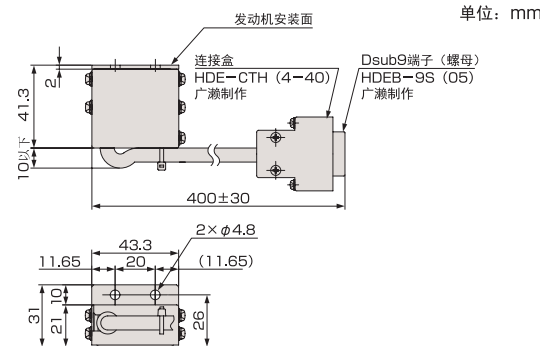
单位: mm

●型号表

项目	规格	
电源电压(DC)	V	5.0±5%
功率	W	1以下
运行温度	℃	0~+50
保管温度	℃	-15~+60
湿度(运行/保存)	90%RH以下(无结露)	
GAP设定值	mm	0.3±0.1
重量	kg	0.25

### PM线性马达用

- LSM-S系列
- LSM-R系列



单位: mm

●型号表

项目	规格	
电源电压(DC)	V	5.0±5%
功率	W	0.25以下
运行温度	℃	0~+50
保管温度	℃	-15~+60
湿度(运行·保存)	90%RH以下(无结露)	
GAP设定值	mm	1.5±0.1
重量	kg	0.15

## 安全注意 事项

- 请仔细阅读说明书及其他相关资料的基础上，正确使用产品。
- 本产品出现故障或不当操作可能关系到人的性命，使用有可能危害到人体的设备（例如：原子能制动设备、航空宇航器械、交通器械、医疗器械、各种安全装置等）时，请到本公司营业所进行咨询。
- 预计因本产品的故障或不当操作有可能关系到人的性命或造成设备重大损失的情况下，使用时必须配备安全设备。
- 对产品进行布线作业时，必须请专业的电器操作人员进行操作。
- 请不要擅自对产品进行改造。

昕芙施雅以「推行绿色环保，创建绿色环保」为旗帜，防止地球温暖化和创建和谐循环社会为目标，推动重视环境的技术开发和相关产品的生产。

## SINFONIA TECHNOLOGY CO., LTD.

昕芙施雅株式会社 (旧)神钢电机株式会社

东京总公司 〒105-8564 东京都港区芝大門1-1-30 NBF大楼  
TEL +81-3-5473-1826 FAX +81-3-5473-1845

SINFONIA TECHNOLOGY GROUP  
昕芙施雅商贸(上海)有限公司

中国上海市長寧区仙霞路317號遠東國際廣場B棟1810室 郵編200051  
TEL 021-6275-0606 FAX 021-3209-8975

代码

C76-400

- 使用前请务必详细阅读产品说明书。
- 本产品目录样本的内容可能因产品改进而改动，恕不预告。
- ※网页地址 <http://www.sinfo-t.jp/cn>

201203AI©

# 伺服传动装置 综合产品目录



SINFONIA TECHNOLOGY  
昕芙施雅株式会社  
(旧)神钢电机株式会社

# INDEX

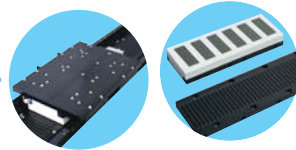
## 线性马达

2 线性马达的构造和特长

### HD线性马达

3 组合型/内装型

HDL-S系列/HLRV-HLRA系列



9 “I”字型内装型

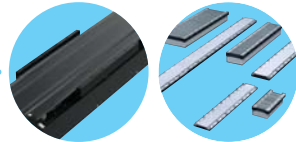
HLRW系列



### PM线性马达

10 组合型/内装型

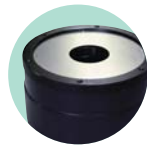
LSM-F系列/LSM-S-LSM-R系列



## 旋转马达

### HD马达

13 HDM系列



### 扁平型 DD马达

17 SDM系列



## 伺服控制器

18 N型号



20 线路图

脉冲/位置

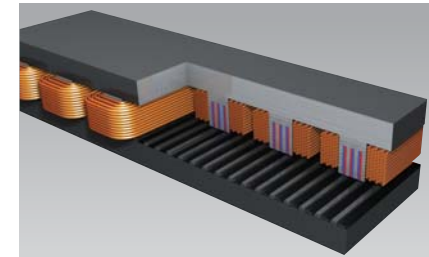
※选项请参考背面封面。

## 线性马达的构造和特长

为了满足顾客需求，本公司准备了各种线性马达。

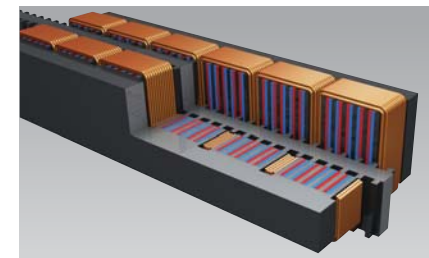
### HD线性马达

#### 平面结构



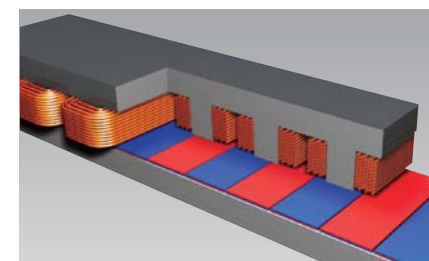
通过独立的磁路，  
实现大推力·低散热·小型化。  
定子一侧不需要磁铁，  
因此可大幅减少永久电磁铁使用量。  
最适于搬运重物以及高精度定位等工作。

#### “I”型结构



动子夹在定子之间的独特构造。  
在保持平面马达特长的基础上，  
通过磁引力相互抵消减轻导轨的负担。  
所需定子重量是以往产品的1/3。  
最适合高频定位运行。

### PM线性马达



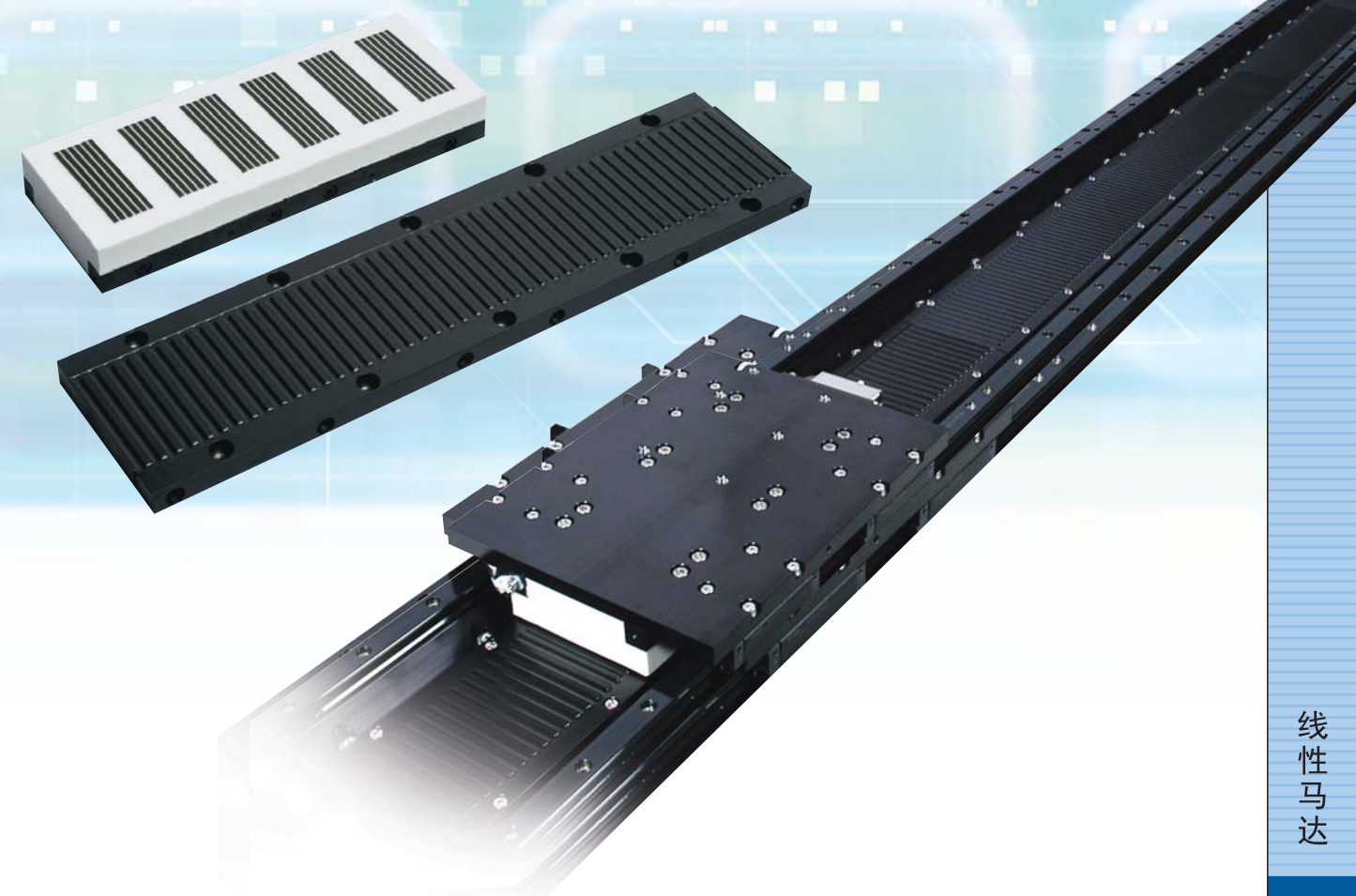
构造简单，安装方便。  
在高速运转领域也可发挥平面推力特性，  
最适合高速搬运。

高精度地搬送重物中发挥超群大推力

# HD线性马达

组合型/内装型

HDL-S系列/HLRV·HLRA系列



## ■ 特长

大推力

实现了最大推力，达到1700N的标准系列。

低散热

由于能够连续输出的推力大，因此散热低。可放心用于高速运转设备。

结构紧凑

平均面积的推力大，实现了大幅小型化。

高精度

采用光学编码器，可高精度定位。

无磁铁定子

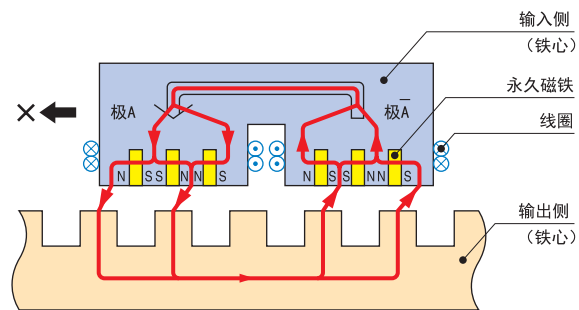
采取独立的磁路，在定子一侧未设永久电磁铁。

(请参考P2《线性马达的构造和特长》)

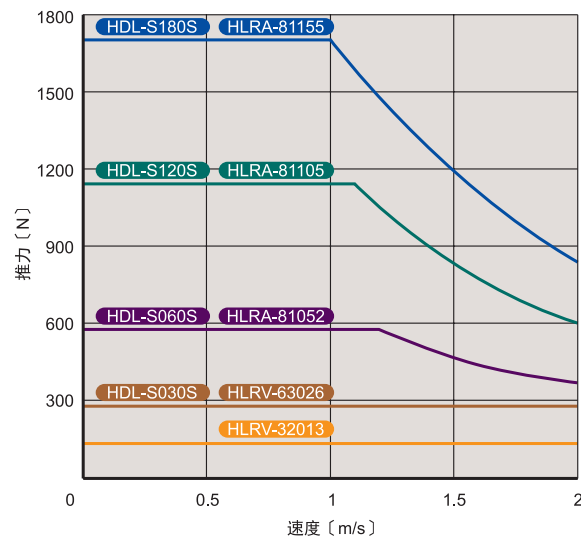
## ■ 动作

### ● HD线性马达的磁路

通过在可动部分的铁心中嵌入独特的高性能永久磁铁形成的磁路，给间隔部分提供强力的磁通量，与其他线性马达相比，能够产生更强大的推动力。



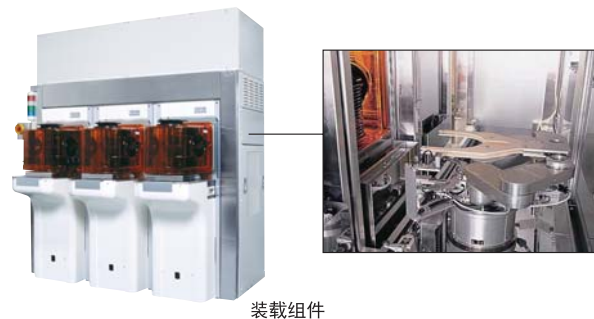
## ■ 推力特性



## ■ 用途

大型重物的负荷搬运、定位	FPD制造设备
精密定位	半导体制造设备
高频度运转	切片机、倒装焊接机等

用途示例



## ■ 标准式样

### ● 组合型

项目	型号	※HDL-S030S	HDL-S060S	HDL-S120S	HDL-S180S
最大推力	N	280	580	1150	1700
连续推力	N	173	350	700	1030
最大电流	Arms	10.5	17	34	38
最大速度	m/s	0.2 / 1 / 2			
传感器分辨率	μm	0.1 / 0.5 / 1			
动子重量	kg	4.2	9.5	17	37
定子重量	kg	37	52		

※无磁极传感器的类型。

### ● 内装型

项目	型号	HLRV-32013	HLRV-63026	HLRA-81052	HLRA-81105	HLRA-81155
最大推力	N	140	280	580	1150	1700
连续推力	N	86	173	350	700	1030
最大电流	Arms	4.7	10.5	17	34	38
最大速度	m/s	2				
转子重量	kg	1.5	2.1	4.5	8	16
定子重量		请参考P.7~8的外形尺寸图。				

### ● 使用环境 (全機種共通)

环境温度	运转时: 0~40℃ 保存时: -15~+70℃
湿度	80%RH以下, 无结露
环境条件	无腐蚀性气体和尘埃 (室内使用)
振动	9.8m/S <sup>2</sup> 以下
海拔	1,000m以下

# HD线性马达

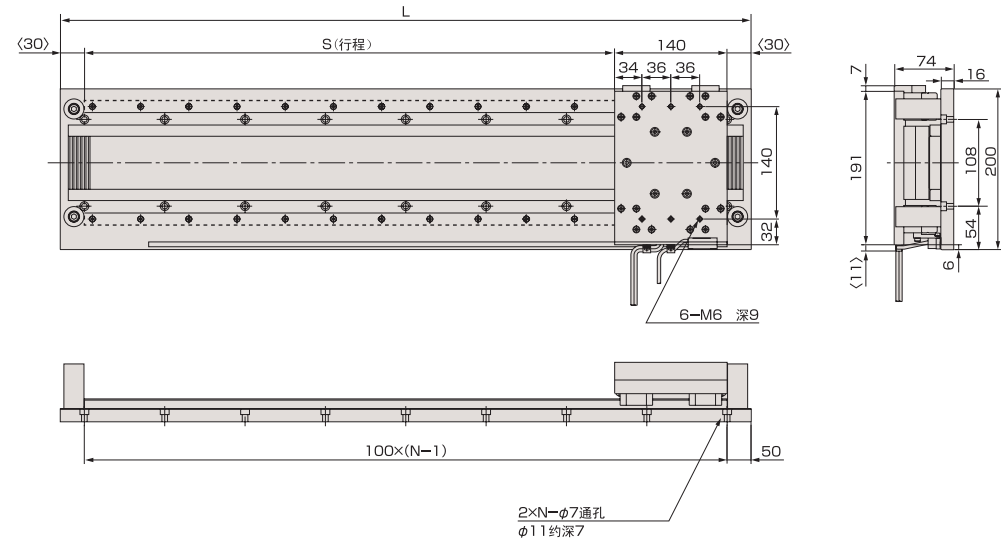
组合型

HDL-S系列

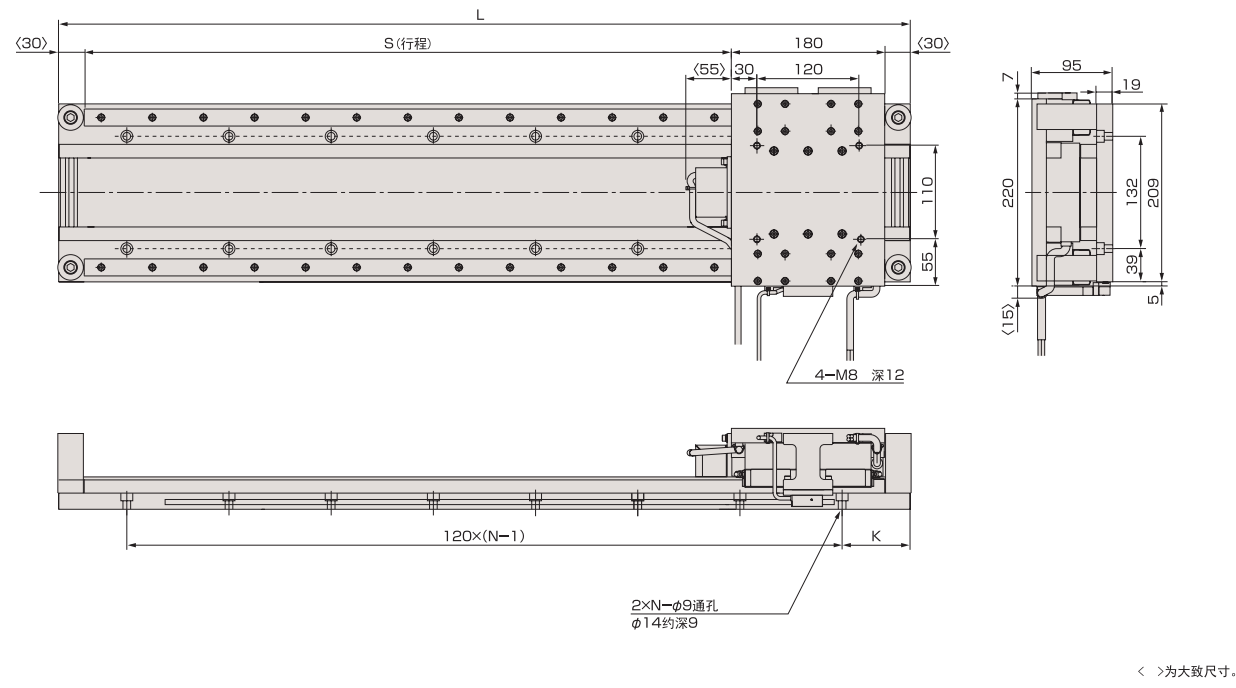
## 外形尺寸图

### HDL-S030S

单位: mm



### HDL-S060S



< >为大致尺寸。

### 尺寸表

型号	HDL-S030S	
全长 L(mm)	行程 S(mm)	孔数约 N(处)
500	300	5
900	700	9
1300	1100	13
1700	1500	17

型号	HDL-S060S			
全长 L(mm)	行程 S(mm)	K(mm)	孔数约 N(处)	
500	260	70	4	
1000	760	80	8	
1500	1260	30	13	
2000	1760	40	17	
2500	2260	50	21	

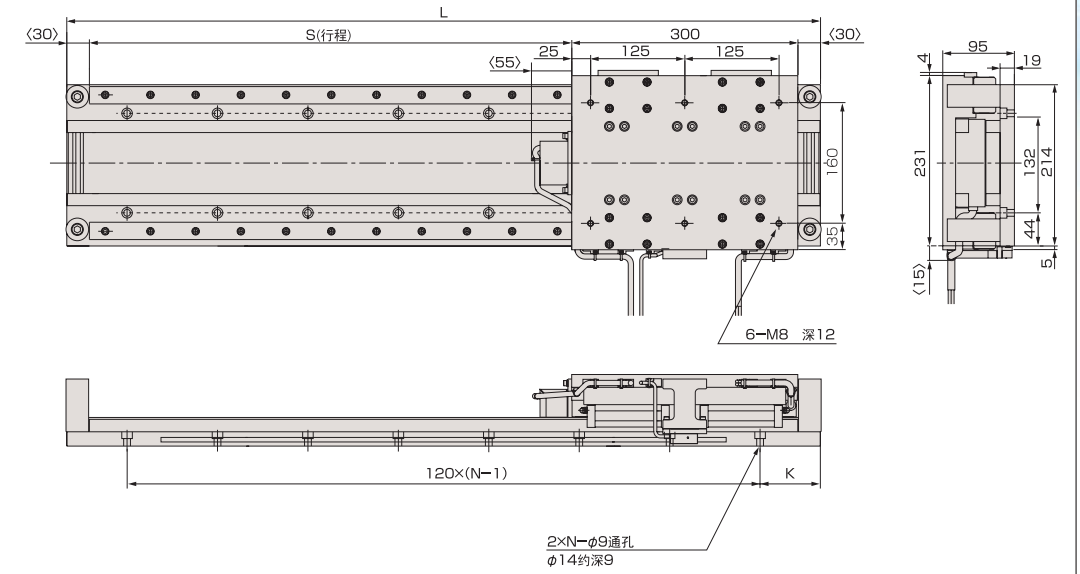
### ◆导线长度

马达引线: 自工作台端长200±50mm  
磁极传感器导线: 自工作台端长200±50mm  
编码器导线: 自编码器本体出口长1500mm

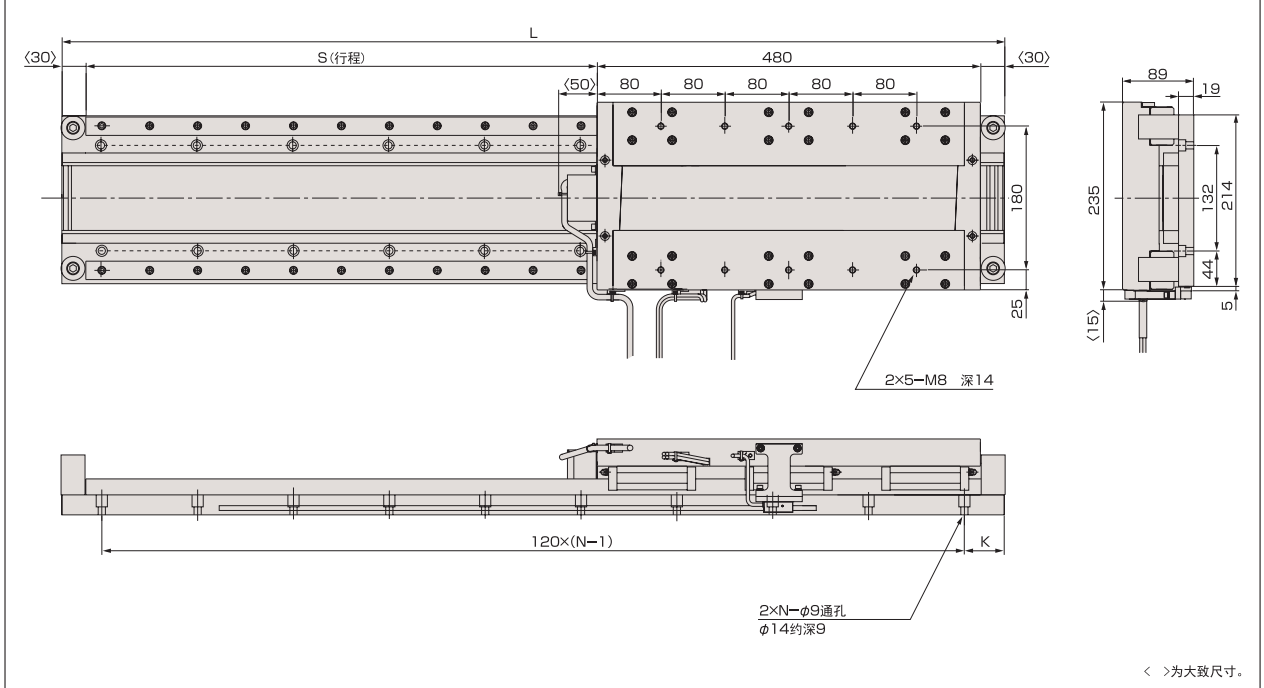
## 外形尺寸图

### HDL-S120S

单位: mm



### HDL-S180S



< >为大致尺寸。

### 尺寸表

型号	HDL-S120S			HDL-S180S		
全长 L(mm)	行程 S(mm)	K(mm)	孔数约 N(处)	行程 S(mm)	K(mm)	孔数约 N(处)
500	140	70	4	-	70	4
1000	640	80	8	460	80	8
1500	1140	30	13	960	30	13
2000	1640	40	17	1460	40	17
2500	2140	50	21	1960	50	21

### ◆导线长度

马达引线: 自工作台端长200±50mm  
磁极传感器导线: 自工作台端长200±50mm  
编码器导线: 自编码器本体出口长1500mm

# HD线性马达

内装型

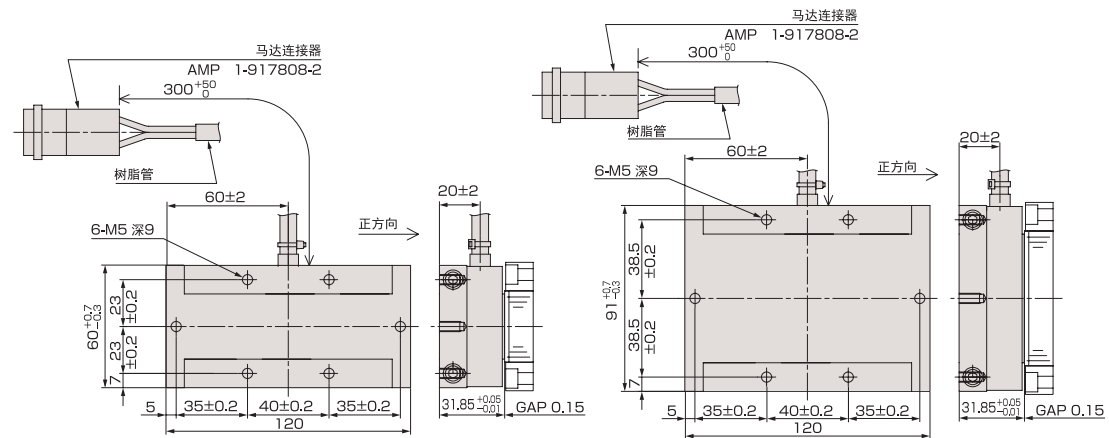
HLRV·HLRA系列

## 外形尺寸图

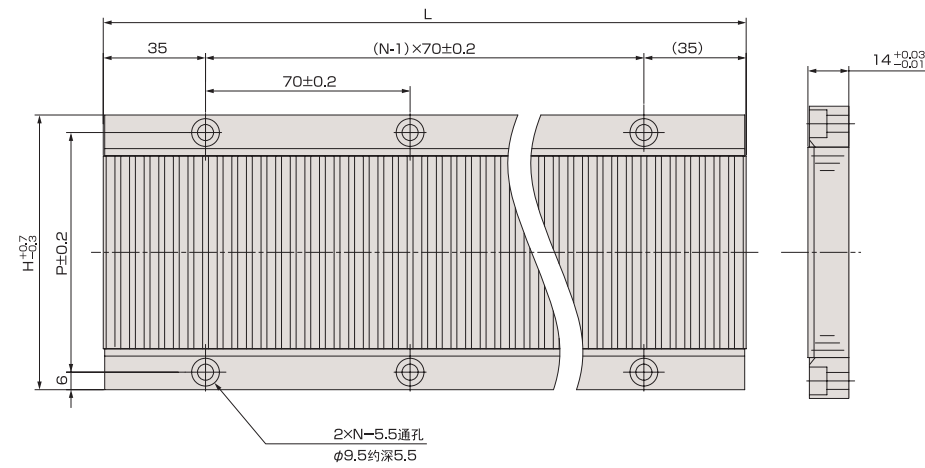
HLRV-32013/63026

单位: mm

### 动子



### 定子



#### 尺寸表

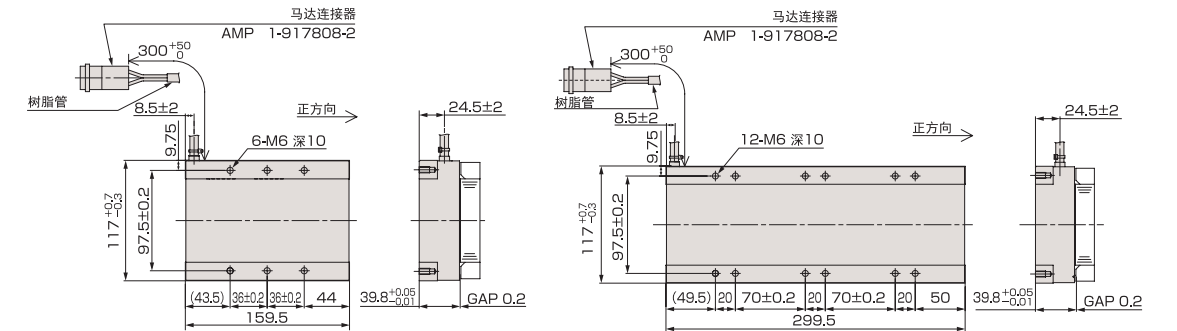
型号	适用的动子型号	全长L(mm)	N	H(mm)	P(mm)	重量(kg)
HLSV-3542L	HLRV-32013	420	6	63	51	2.8
HLSV-3528L		280	4			1.9
HLSV-3514L		140	2			0.95
HLSV-6642L	HLRV-63026	420	6	94	82	4.1
HLSV-6628L		280	4			2.8
HLSV-6614L		140	2			1.4

## 外形尺寸图

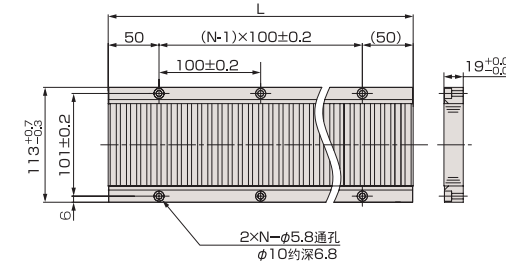
HLRA-81052/81105

单位: mm

### 动子



### 定子

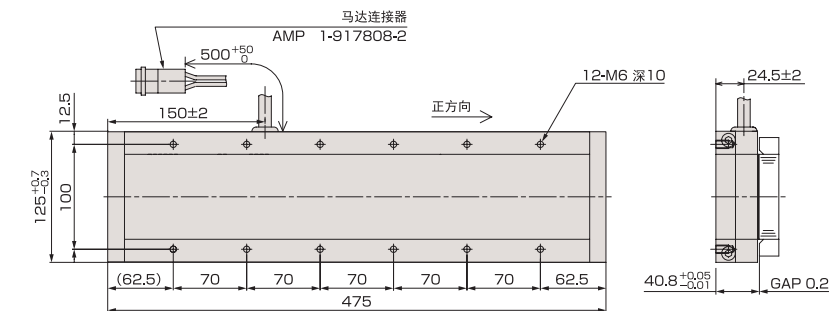


#### 尺寸表

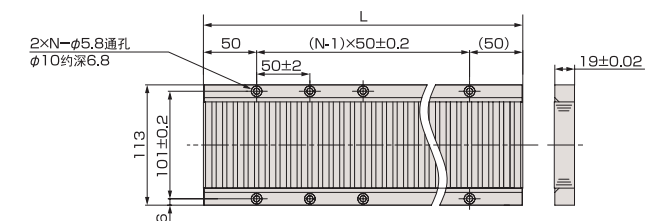
型号	适用动子型号	全长L(mm)	N	重量(kg)
HLSA-8150L	HLRA-81052	500	5	7.8
HLSA-8140L	HLRA-81105	400	4	6.1
HLSA-8130L		300	3	4.6

## HLRA-81155

### 动子



### 定子



#### 尺寸表

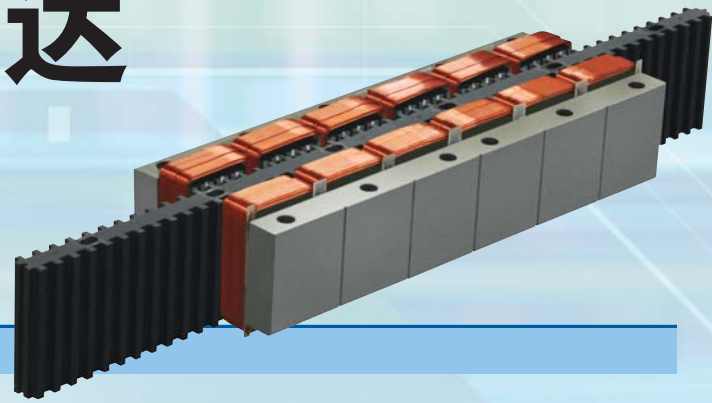
型号	适用动子型号	全长L(mm)	N	重量(kg)
HLSA-8150LS	HLRA-81155	500	9	7.8
HLSA-8140LS		400	7	6.1
HLSA-8130LS		300	5	4.6

独特的“I”字型结构减轻定子重量

# HD线性马达

“I”字型内装型

HLRW系列



## ■ 特长

### HD磁路的改良

#### ● 推力1.5倍

与本公司传统产品相比，平均体积的最大推力提高了约1.5倍。

### 采用新的“I”字型结构

#### ● 独特的结构

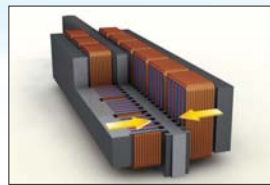
采取动子夹在定子之间的“I”字型结构。

#### ● 定子实现了轻量化和高钢性结构

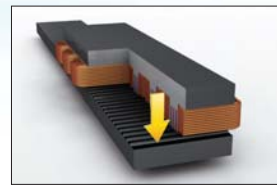
定子重量是传统产品的1/3。另外，定子采取纵向配置方式可提升了机械钢性。

#### ● 减轻机械负担

通过磁力相互抵消，减轻线性导轨的负担，大幅降低机械损伤。



“I”字型结构

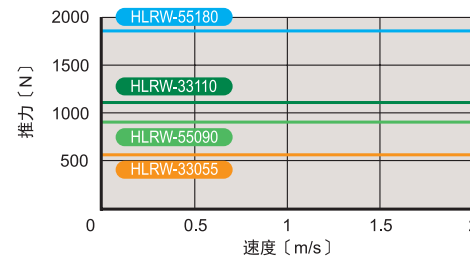


传统结构

## ■ 标准式样

项目	型号	HLRW-33055	HLRW-33110	HLRW-55090	HLRW-55180
最大推力	N	550	1100	900	1800
连续推力	N	220	440	380	750
最大电流	Arms	18	36	28.5	57
最大速度	m/s	2			
动子重量	kg	3.4	6.7	5.1	10.1
定子重量		请参考下述尺寸图。			
使用环境		请参考P.4。			

## ■ 推力特性



## ■ 外形尺寸图

### HLRW-33055/55090

动子

动子

### HLRW-33110/55180

动子

动子

### ● 尺寸表

型号	H(mm)	重量(kg)
HLRW-33055	33	3.4
HLRW-33110	67	6.7
HLRW-55090	55	5.1
HLRW-55180	101	10.1

型号	适用的动子型号	H(mm)	重量(kg)
HLSW-3324L	HLRW-33055 HLRW-33110	44	1.2
HLSW-5524L	HLRW-55090 HLRW-55180	66	1.75

※详细尺寸请参考外形尺寸图。

以多种类的产品应对多样化的需求

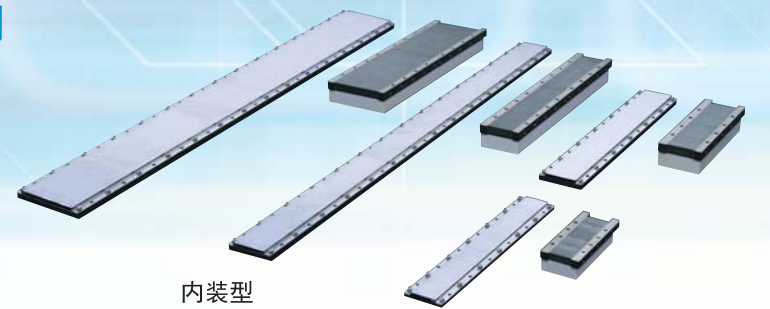
# PM线性马达

组合型/内装型

LSM-F系列/LSM-S·LSM-R系列



组合型



内装型

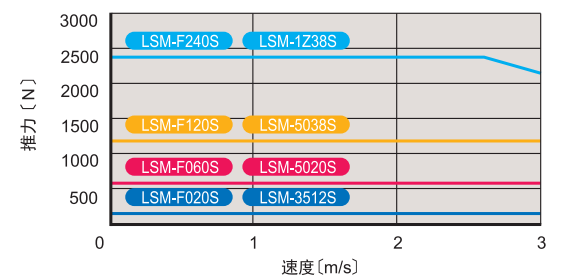
## ■ 特长

- 构造简单
- 与无铁心线性马达相比，具有高推力、低发热
- 在高速领域也可发挥平稳的推力特性

## ■ 用途

高速搬送·定位	FPD制造装置
精密定位	半导体制造装置
代替单轴机器人·气缸	

## ■ 推力特性



## ■ 标准式样

### ● 组合型

项目	型号	LSM-F020S	LSM-F060S	LSM-F120S	LSM-F240S
最大推力	N	190	560	1100	2400
连续推力	N	80	200	400	800
最大电流	Arms	4.6	11	20.5	34.6
最大速度	m/s	0.2 / 1.5 / 3			
传感器分辨率	μm	0.1 / 0.5 / 1			
动子重量	kg	3.3	9.3	16.1	22.5
定子重量	kg/m	14	40	50.5	
使用环境		请参考P.4。			

### ● 内装型

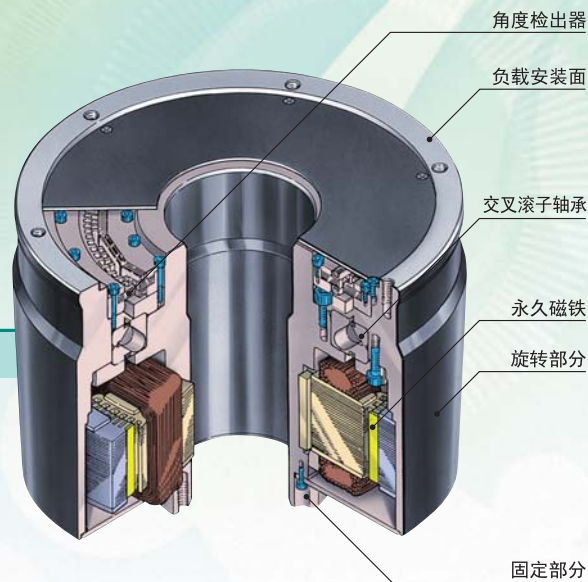
项目	型号	LSM-3512S	LSM-5020S	LSM-5038S	LSM-1Z38S
最大推力	N	190	560	1100	2400
连续推力	N	80	200	400	800
最大电流	Arms	4.6	11	20.5	34.6
最大速度	m/s	3			
动子重量	kg	1.5	4.1	7.6	13.5
定子重量	kg/m	请参考P.12外形尺寸图。			
使用环境		请参考P.4。			



可满足所有需求的2400N·m的大扭矩

# HD马达

HDM系列



## 特长

### 大扭矩

新磁路能将铁心的利用率提高到原来的2倍，从而产生出最大2400N·m的大扭矩。

### 结构紧凑

平均面积的输出扭矩很大，从而使结构变得更紧凑。

### 高频率运转

连续输出大扭矩，所以最适合用于高频率运转的需要。

### 高精度

实现光学式、高分辨率编码器多样化。因此可进行更高精度的定位。

### 高刚性

由于使用了交叉滚子轴承，实现了高刚性、高可靠性。

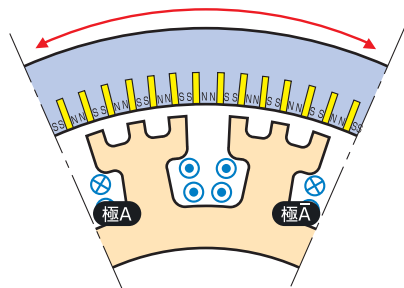
### 中空结构

设备的配线、配管等可灵活处理。

## 动作

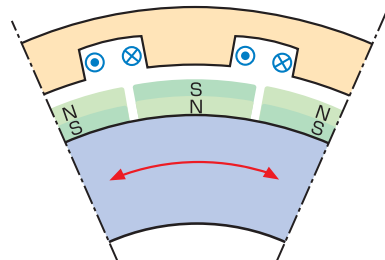
### ●HD马达的磁路

HD马达的核心间安装有永久电磁铁，主要为外旋转型，根据感应齿间磁场提高扭矩。连续扭力达到最大扭矩1/2时仍可实现高频率，大扭矩低速运转，并可控制由此产生的发热现象。



### ●传统类型马达的磁路

核心表面黏贴有永久电磁铁，AC伺服马达型的DD马达，主要为内旋转型。和AC伺服马达一样可瞬间产生大扭矩。连续扭力达到最大1/3时，高频率运转时会产生大的热量。



## 用途

大型、超重物负荷的分度	FPD制造装置
精密定位	半导体制造装置
高频率运转	电子元件的制造、检测装置
简单结构	造纸、印刷机械等等

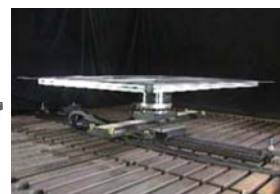
### 用途示例



AGV

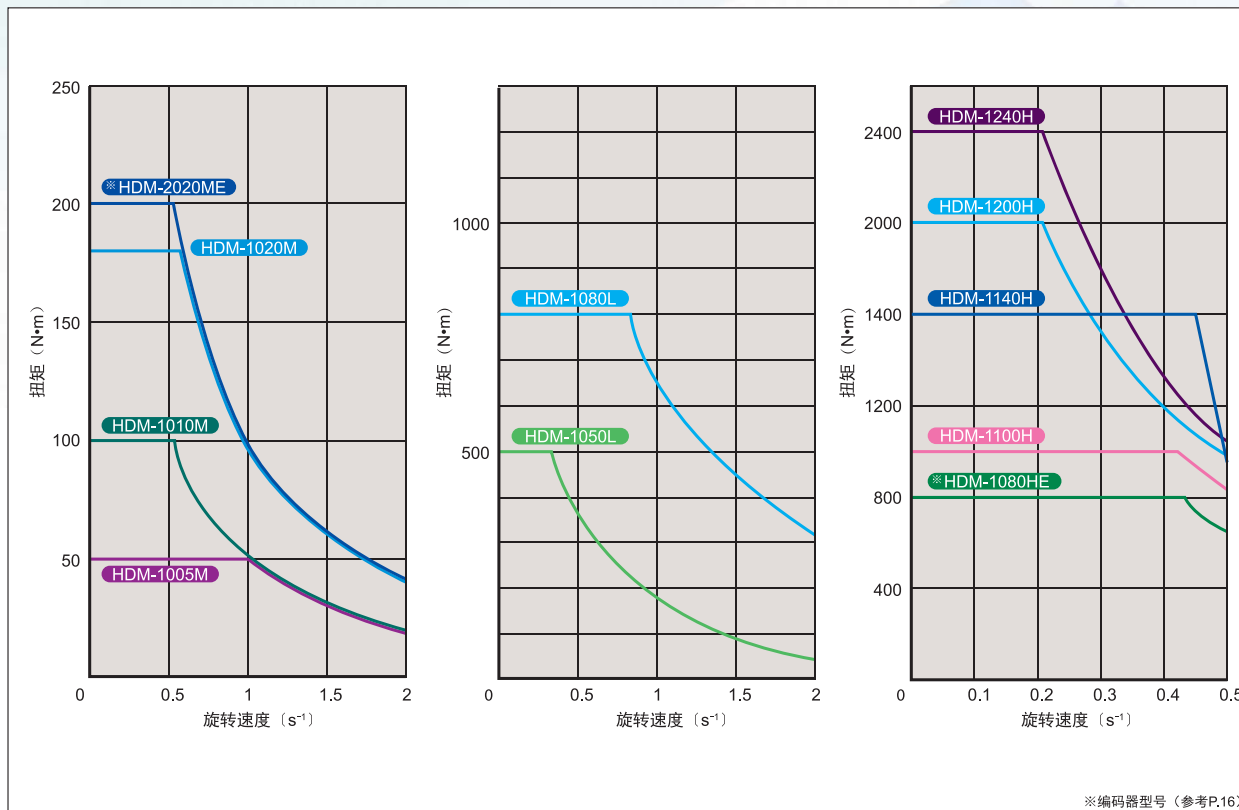


分度·升降工作台



大型玻璃基板的分度

## 扭矩特性



## 标准式样

项目	型号	HDM-1005M	HDM-1010M	HDM-1020M	HDM-1050L	HDM-1080L	HDM-1100H	HDM-1140H	HDM-1200H	HDM-1240H	
最大扭矩	N·m	50	100	180	500	800	1000	1400	2000	2400	
连续扭矩	N·m	35	66	120	330	560	660	700	1330	1100	
最大电流	Arms	8.7	8.7	17	28.5	75	70.5	70.5	71	85	
最大旋转速度	s <sup>-1</sup>	2					0.5				
传感器分辨率	pulse	204,800(6.3秒)									
容许轴向负荷	N	5500	5500	5500	10000	10000	21000	21000	21000	21000	
容许惯量负荷	N·m	150	150	150	400	400	850	850	850	850	
轴向刚性	mm/N	1.47×10 <sup>-6</sup>	1.47×10 <sup>-6</sup>	1.47×10 <sup>-6</sup>	1.30×10 <sup>-6</sup>	1.30×10 <sup>-6</sup>	5.90×10 <sup>-7</sup>	5.90×10 <sup>-7</sup>	5.92×10 <sup>-7</sup>	5.92×10 <sup>-7</sup>	
惯量刚性	rad/N·m	1.6×10 <sup>-7</sup>	1.6×10 <sup>-7</sup>	1.6×10 <sup>-6</sup>	4.0×10 <sup>-7</sup>	4.0×10 <sup>-7</sup>	1.17×10 <sup>-7</sup>	1.17×10 <sup>-7</sup>	1.17×10 <sup>-7</sup>	1.17×10 <sup>-7</sup>	
转动惯量	kg·m <sup>2</sup>	0.11	0.13	0.18	0.59	0.91	2.47	2.90	4.05	4.5	
重量	kg	21.5	27	36	72	117	157	195	282	340	

### ●使用环境（全机种共通）

周围温度	运转时: 0~40℃ 保存时: -15~+70℃
湿度	80%RH以下无结露
环境条件	无腐蚀性气体和尘埃（室内使用）
振动	9.8m/s <sup>2</sup> 以下
海拔	1,000m以下





设备简单化、高精度化的最佳选择

# 扁平型 DD 马达

SDM系列



## ■ 特长

### 薄型大扭矩

全高190mm，最大扭矩1000N·m。

### 大型工件的分度

可在大型玻璃基板的分度操作方面发挥威力。

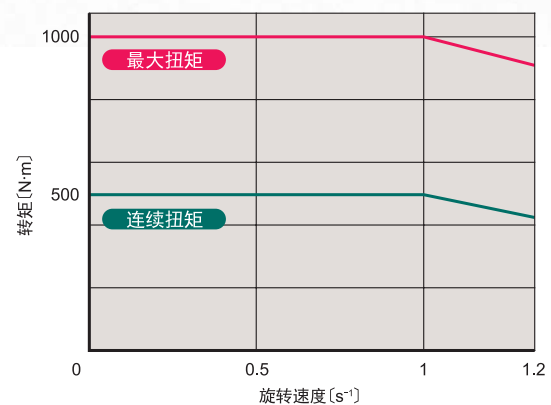
### 中空结构

设备的配线、配管可进行合理装配。

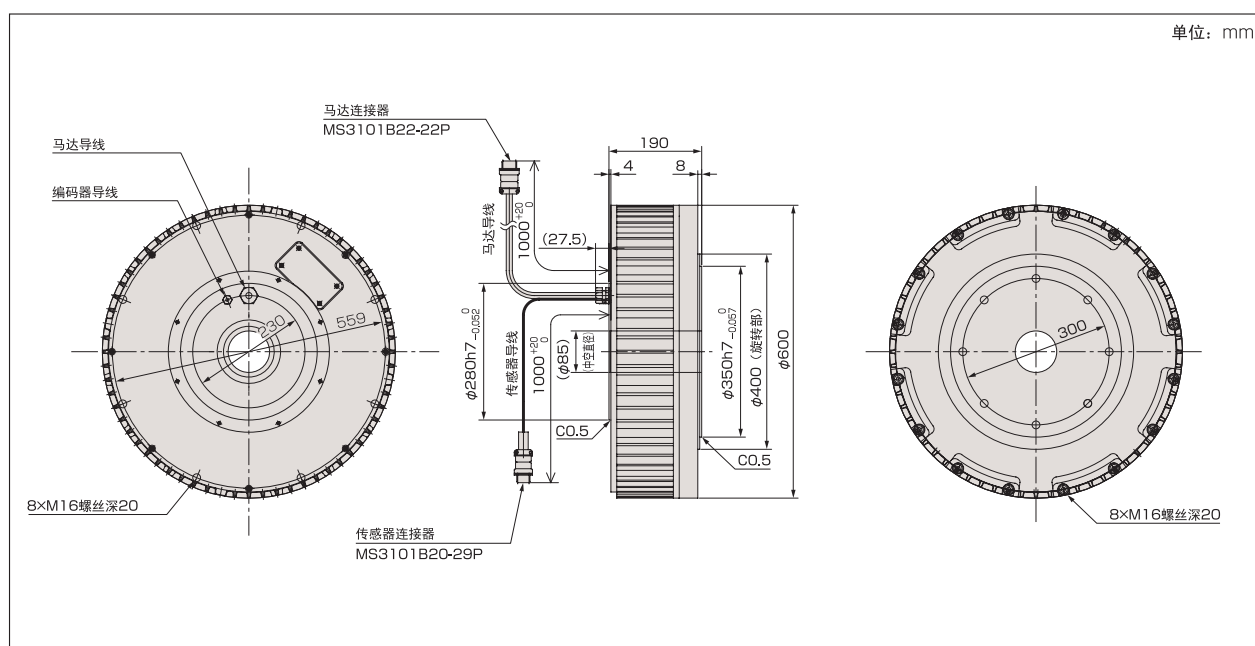
## ■ 标准式样

项目	型号	SDM-1006
最大扭矩	N·m	1000
连续扭矩	N·m	500
最大电流	Arms	45
最大旋转速度	s <sup>-1</sup>	1 (平面区域)
传感器分辨率	pulse	393,216
转动惯量	kg·m <sup>2</sup>	1.37
重量	kg	180
使用环境		请参考P.14。

## ■ 输出功率特性



## ■ 外形尺寸图



※可根据需要制造扭矩更大、速度更快、分辨率更高的马达。如有需要，请咨询本公司营业负责人。

通过简单操作对马达进行自由控制

# 伺服控制器

N型



## ■ 特长

### 可满足高度控制需求的丰富功能

具有包括脉冲位置控制、速度控制、电流控制以及PTP定位控制等在内的丰富功能。

### 可应对高频脉冲

进行脉冲位置控制时，最大可应对2MHz输入脉冲。最大可输出10MHz反馈脉冲。

### 通过电脑实现简单调整

配备操作简单的用于PC程序的软件。通过RS-232C电缆将电脑与伺服控制器连接，可方便地进行各种设定以及监控。

### 可方便进行机械系统频率分析

用于PC程序的软件装载有FFT分析器功能，因此通过简单的电脑操作即可实现大范围的频率分析。

### 装载振动抑制滤波器

内置可抑制机械设备振动的各种滤波器。通过PC程序的频率分析可以设定滤波器以符合机械的共振点，因此可实现更高精度的运转。

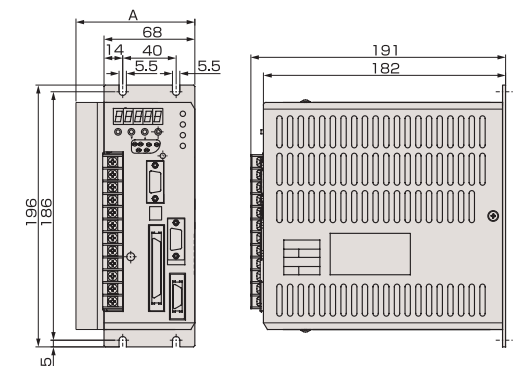
## ■ 型号表示

SDD-N-20A 4K00 -□-□

— 伺服控制器 —  
— 管理编号 —  
200W···0.2kW  
750W···0.75kW  
1K50···1.5kW  
4K00···4.0kW  
7K50···7.5kW

## ■ 外形尺寸图

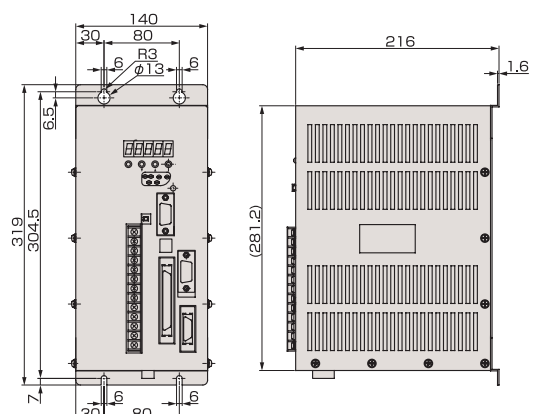
SDD-N-20A200W/20A750W 单位: mm



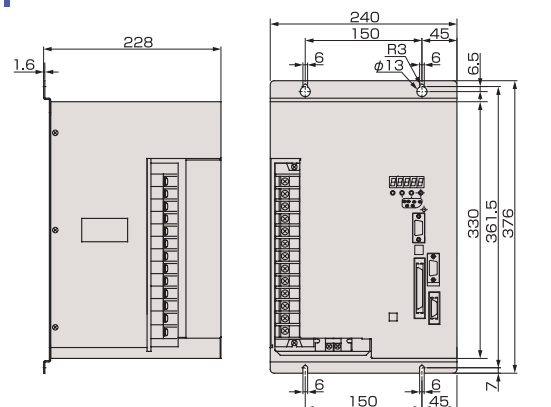
### ● 尺寸图

形式	A
SDD-N-20A200W	73
SDD-N-20A750W	89

## ■ SDD-N-20A1K50/20A4K00



## ■ SDD-N-20A7K50



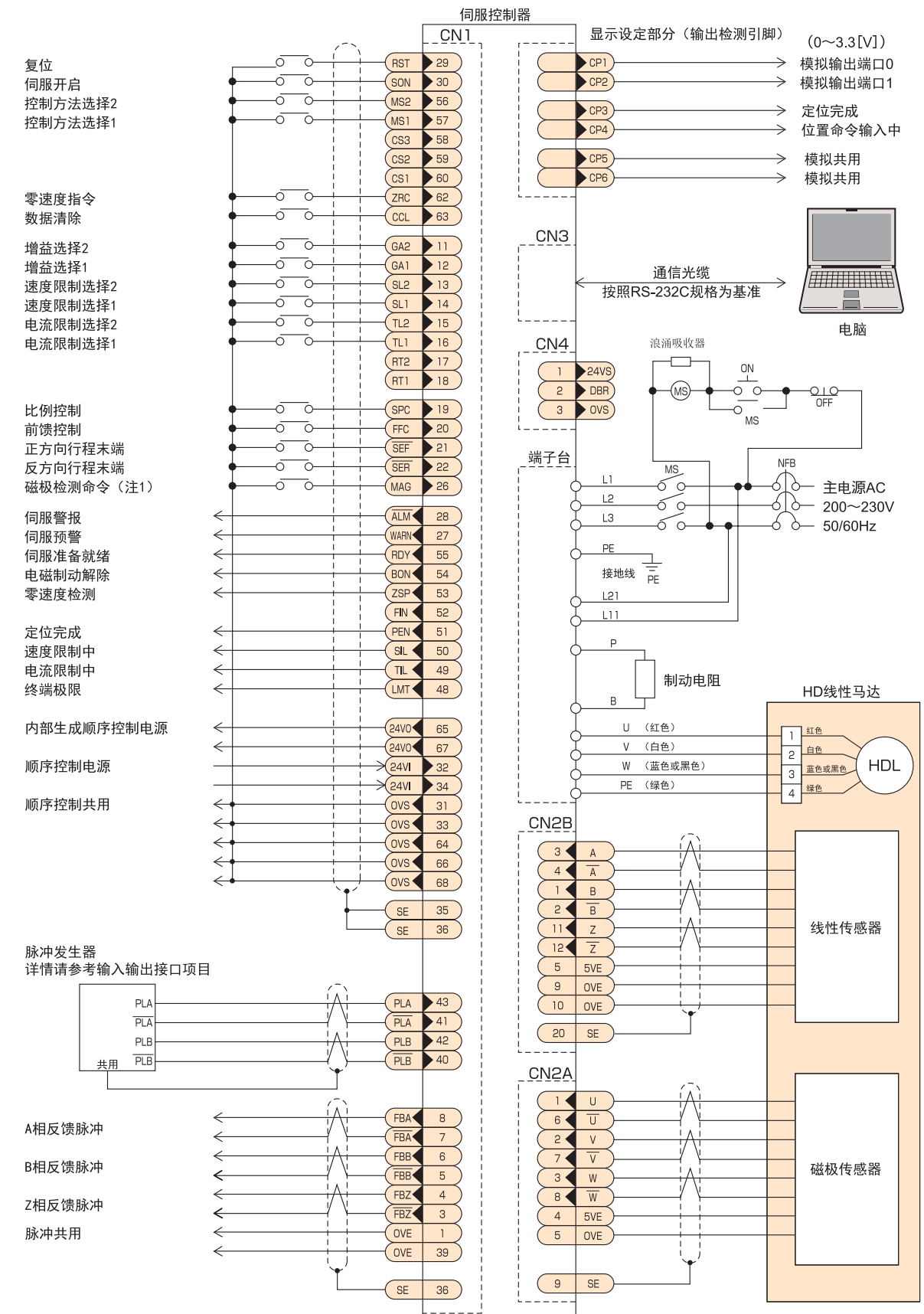
# 伺服控制器

## 标准式样

型号		SDD-N20A200W-□-□	SDD-N20A750W-□-□	SDD-N20A1K50-□-□	SDD-N20A4K00-□-□	SDD-N20A7K50-□-□
电源	主电源	3相AC200/230V(-15%~+10%) 50/60Hz				
	控制电源	单相AC200/230V(-15%~+10%) 50/60Hz				
额定电流	Ams	1.4	3.5	8.5	19	33
最大电流	Ams	4.2	10.5	25.5	57	66
控制方式		正弦波PWM方式(载波频率为5kHz)				
冷却方式		自然冷却		强制冷却		
重量	kg	2.1	2.5	6.4	6.4	12.7
适用马达	HDL-S	-	HDL-S030S	HDL-S060S	HDL-S120S/S180S	-
	HLRV-HLRA	-	HLRV-32013/63026	HLRA-81052	HLRA-81105/81155	-
	HLRW	-	-	HLRW-33055	HLRW-33110/55090/55180	-
	LSM-F	-	LSM-F020S/F060S	LSM-F120S	LSM-F240S	-
	LSM-S-LSM-R	-	LSM-3512S/5020S	LSM-5038S	LSM-1Z38S	-
	HDM	-	HDM-1005M/1010M	HDM-1020M	HDM-1050L/2020ME	HDM-1080HE以上
SDM	-	-	-	-	SDM-1006	-
标准型	脉冲位置控制	接口	线性驱动 MAX2MHz			
	脉冲形态		F/R, Sign/Pulse, A/B			
速度控制	速度指令		可记载7个参数 (设定分辨率为1min <sup>-1</sup> )			
	电流控制	电流指令	可在正方向/反方向独立记载参数 (设定分辨率 最大电流比为1%)			
定位型	PTP定位指令		机械原点复位、电器原点复位、INC移动、ABS移动、定速JOG、定寸JOG			
	坐标系		直线有限坐标系、旋转有限坐标系、旋转周期坐标系、等分割周期坐标系			
附加功能			暂停(注)、指令解除(注)、紧急停止、S字加减速、捷径控制 (注:在不同的坐标系中,部分功能可能无效)			

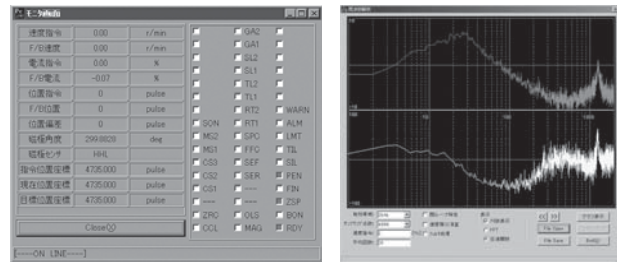
# 线路图

## 脉冲位置控制时(线性马达)



## 用于PC程序的软件

借助RS-232C的串行通信,可用手边的电脑设定参数或进行监控。

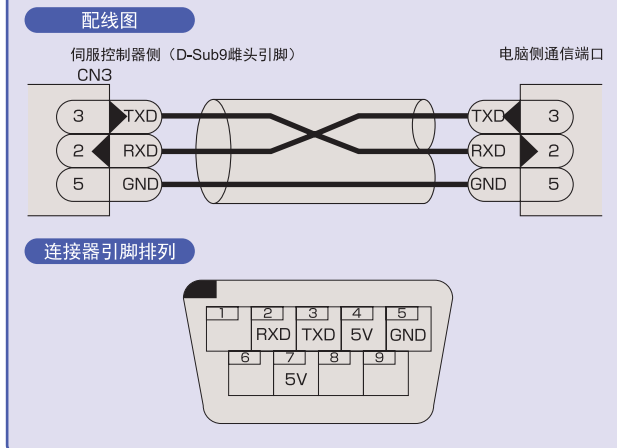


监控器显示

传达函数测定

- ①参数编辑**  
可设定各种参数值并对参数文件进行管理。
- ②监控显示**  
显示各种数值的监控以及I/O监控。
- ③波形监控**  
显示马达的运转波形。
- ④测试运转**  
即便不向伺服控制器CN1发出运作指令,也可简单地实现马达运转操作。

### 用于连接PC程序的电缆 (请客户自己准备)



- ⑤Teaching功能**  
机械原点复位、电器原点复位、JOG运转、ABS位置移动、原点提示、指令提示。

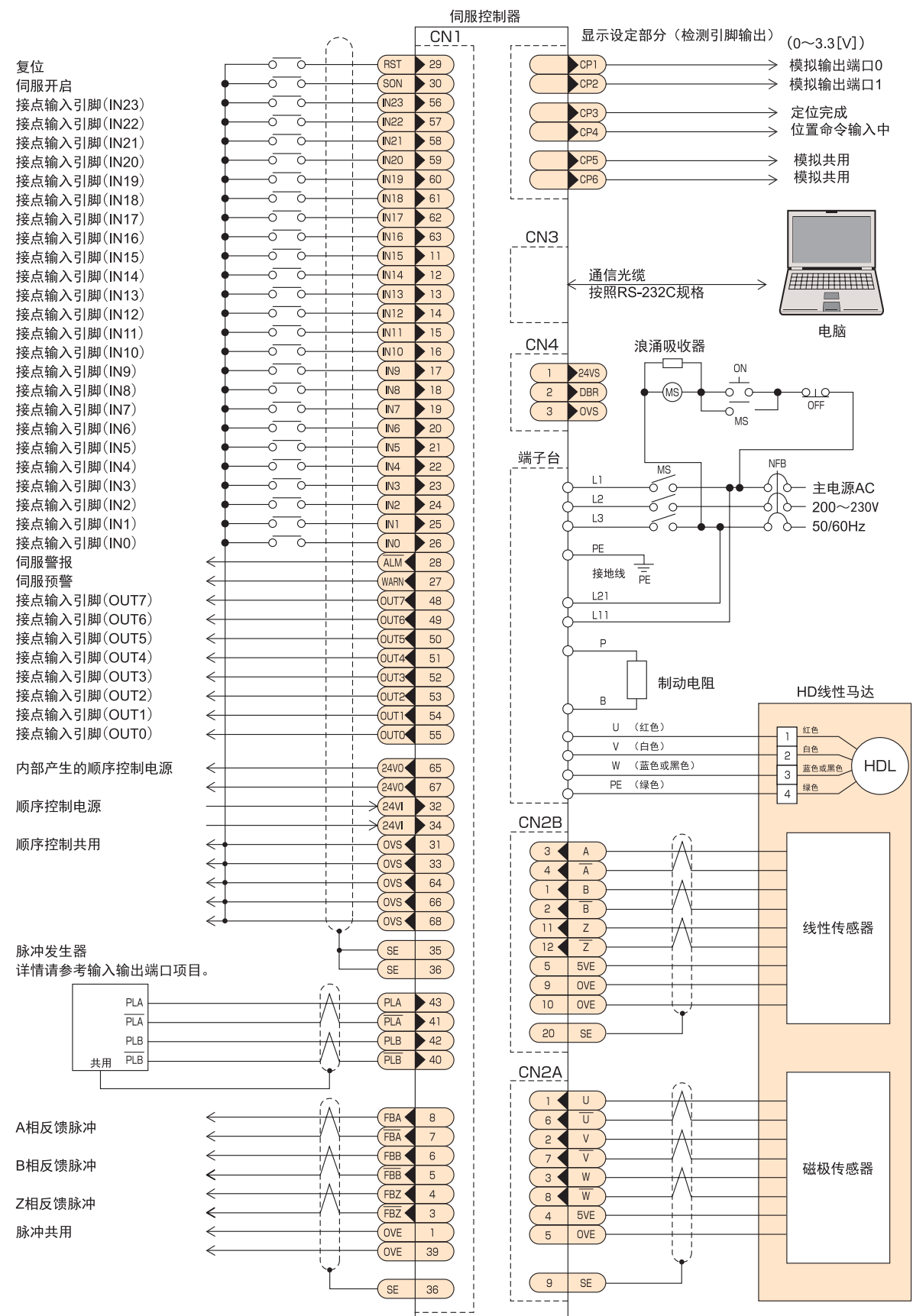
- ⑥传达函数测定**  
可测定包括对马达和负载在内的传达函数。

### 尺寸表

通信方式	RS-232C
传送速度	9600, 19200, 38400bps
适用电脑	系统为Windows 98/NT/Me/2000/XP/DOS/V 硬盘容量在6MB以上

※Windows为美国微软公司的注册商标。

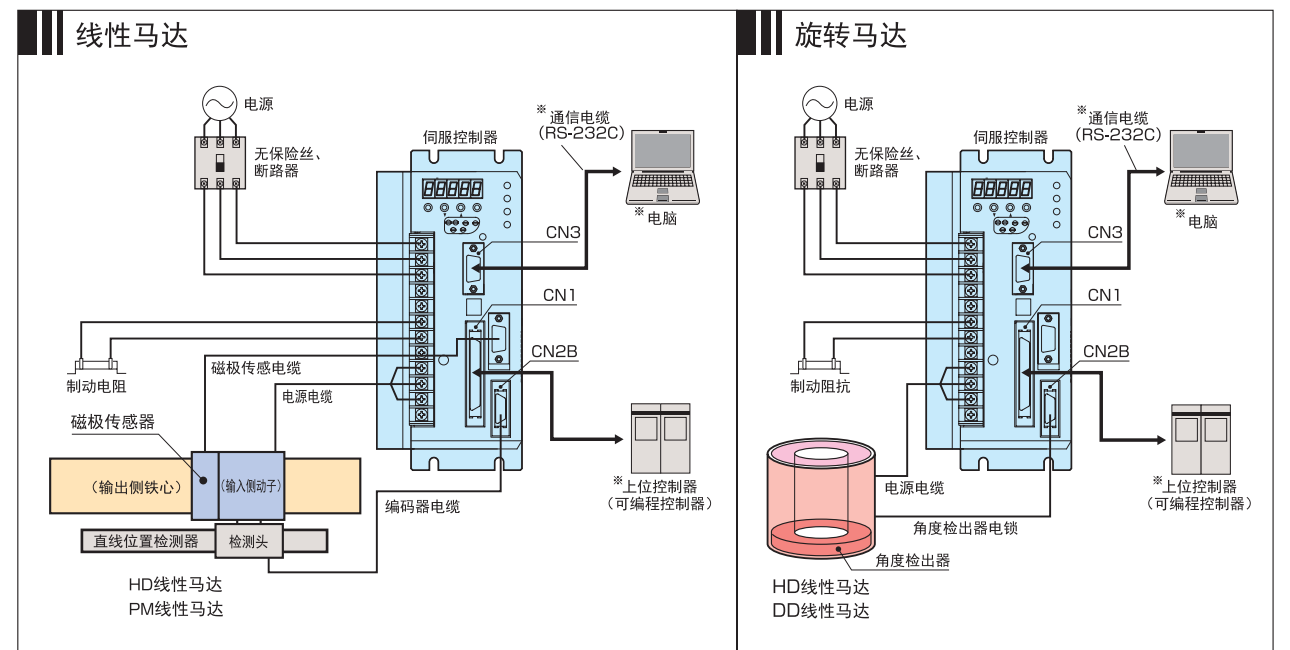
## 通过定位器进行位置控制时（线性马达）



## 定位器 I/O 定义

输入/输出	引脚NO	记号	I/O选择=1 (有限坐标1)	I/O选择=2 (有限坐标2)	I/O选择=3 (旋转周期坐标)	I/O选择=4 (等分割周期坐标)	
输入	56	IN23	紧急停止	EMS	紧急停止	EMS	
	57	IN22	正方向行程末端	SEF	正方向行程末端	SEF	
	58	IN21	反方向行程末端	SEF	反方向行程末端	SEF	
	59	IN20	暂时停止	STP	暂时停止	STP	
	60	IN19	命令解除	ASO	命令解除	ASO	
	61	IN18	电器原点复位	EOS	移动方向	MDR	
	62	IN17	ABS移动	AST	ABS移动	AST	
	63	IN16	INC移动	IST	INC移动	IST	
	11	IN15	正方向JOG	MFJ	正方向JOG	MFJ	
	12	IN14	反方向JOG	MRJ	反方向JOG	MRJ	
	13	IN13	JOG命令选择	JSL	控制命令选择1	CS1	
	14	IN12	警告解除	WCL	警告解除	WCL	
	15	IN11	命令teaching	PTC	命令teaching	PTC	
	16	IN10	电器原点teaching	OTC	电器原点teaching	OTC	
	17	IN9	原点传感	OLS	原点传感	OLS	
	18	IN8	机械原点复位	MOS	机械原点复位	MOS	
	19	IN7	控制命令选择2	CS2	ABS位置调整选择2	AP2	
	20	IN6	控制命令选择1	CS1	ABS位置调整选择1	AP1	
	21	IN5	移动方向	MDR	位置命令选择6	PC6	
	22	IN4	增益选择1	GA1	位置命令选择5	PC5	
	23	IN3	位置命令选择4	PC4	位置命令选择4	PC4	
	24	IN2	位置命令选择3	PC3	位置命令选择3	PC3	
	25	IN1	位置命令选择2	PC2	位置命令选择2	PC2	
	26	IN0	位置命令选择1	PC1	位置命令选择1	PC1	
	输出	48	OUT7	零速度检测	ZSP	零速度检测	ZSP
		49	OUT6	暂停中	PAU	暂停中	PAU
50		OUN5	限量中	LMT	限量中	LMT	
51		OUT4	原点保持	ORG	原点保持	ORG	
52		OUT3	可受理命令	PMS	可受理命令	PMS	
53		OUT2	目标位置附近	PIN	目标位置附近	PIN	
54		OUT1	定位完成	PEN	定位完成	PEN	
55		OUT0	伺服准备就绪	RDY	伺服准备就绪	RDY	

## 系统构造



\* 请用户自行准备。