



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	1
<hr/>	
● 型号表示、系统构成、规格、外形尺寸图	39
• 并行I/O	44
• CC-Link	45
• EtherCAT	46
• EtherNet/IP	47
<hr/>	
• 相关部件	48
• 选型	51
<hr/>	
⚠ 使用注意事项	55



直驱马达

AXD Series

接口规格：并行I/O、CC-Link、
EtherCAT、EtherNet/IP



型号表示方法

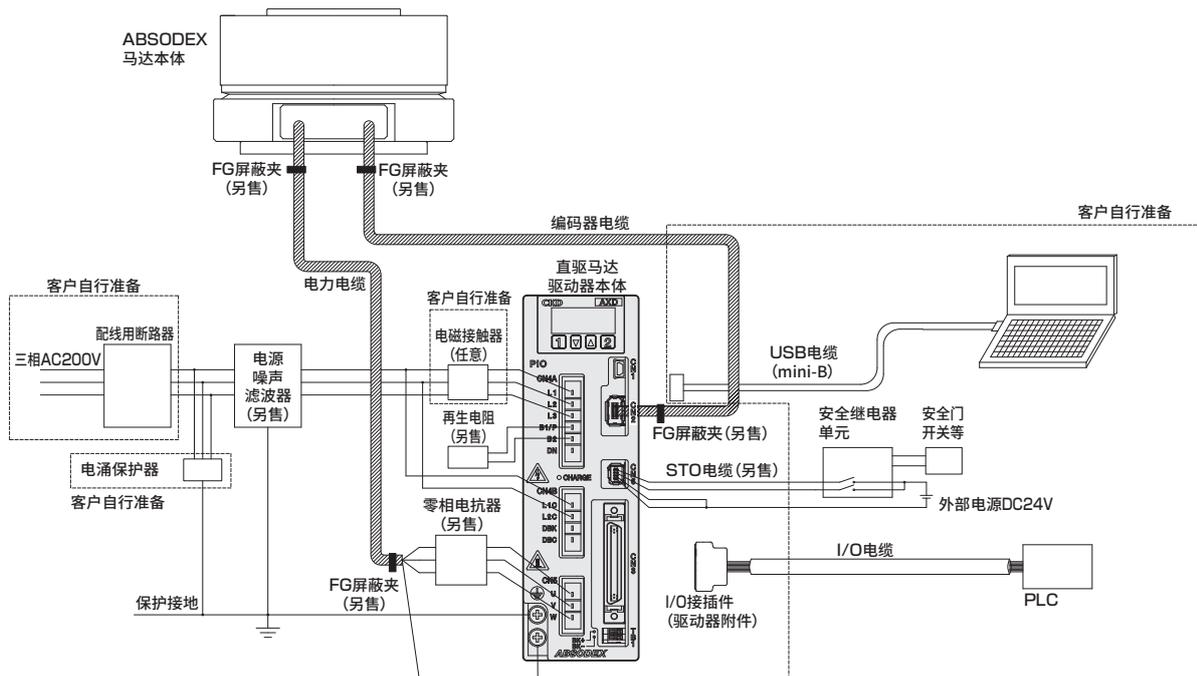
AXD - S A2 - NP

①
电源电压
AC200V

① 驱动器尺寸(额定输出)	
S	小型(400W)
H	大型(800W)

② 接口规格	
NP	并行I/O(NPN、PNP)
CL	CC-Link
EC	EtherCAT
EN	EtherNet/IP

系统构成



必须配备以下部件或过电流/短路保护装置以对应CE标志。另外，驱动器必须安装在配电盘中。
有关于设备选型、安装及配线方法的详细信息，请参阅使用说明书。

※2	部件名称	适用	型号	厂商
噪声滤波器	三相		3SUP-EF10-ER-6	冈谷电机产业(株)
			NF3010A-VZ	双信电机(株)
	单相		NF2015A-OD	双信电机(株)
			NF2016A-UP NF2016A-UPF	
零相电抗器			RC5060ZZ	双信电机(株)
电涌保护器	单相 三相		RSPD-250-U4	冈谷电机产业(株)
			LT-CS32G801WS	双信电机(株)
			LT-C32G801WS	
FG屏蔽夹※1			FGC-5, FGC-8	北川工业(株)

※1：FG屏蔽夹用于电力电缆和编码器电缆的屏蔽接地。
※2：有些部件可从CKD购买，详情请参阅相关部件(第48页)。

一般规格

项目	型号	
	AXD-SA2	AXD-HA2
额定输出	W	400 / 800
主电路	额定电压 V	AC200~240单相或三相※1 ※4 ※5
	频率 Hz	50/60
	允许电压变动 V	AC170~264
输入电源	额定电流 A	5.5(单相) 3.2(三相) 9.0(单相) 5.2(三相)
	额定容量 kVA	1.1 / 1.8
	冲击电流 ※2 A	45(5ms) / 45(9ms)
控制电路	额定电压 V	AC200~240单相※1 ※4 ※5
	频率 Hz	50/60
	允许电压变动 V	AC170~264
输入电源	额定电流 A	0.12
	额定电压 V	15
	冲击电流 ※2 A	17(3ms)
连续输出电流	A	3.5 / 6.8
瞬时输出电流	A	9.9 / 17.0
构造(防护等级)		自然冷却(IP20) / 强制冷却(IP20)
使用环境温度		0~55℃
保存环境温度		-20~65℃
使用环境湿度		90%以下无结露
保存环境湿度		90%以下无结露
环境		不得用于腐蚀性气体、研磨油、金属粉、油等有害环境中 避免阳光直射的室内
标高		1000m以下
耐跳动		5.9m/s ² (10~55Hz)但不得产生共振
驱动方式		三相正弦波PWM
制动方式		再生制动: 外接再生电阻※3
安装方式		面板安装
重量	kg	约1.0 / 约1.5

- ※1: 使用单相AC200V时, 扭矩限制范围的计算与通常情况不同。关于使用可否的判定, 请务必咨询本公司。
- ※2: 额定电压AC240V下的值。此外()内的数字为冲击电流的时间常数。直至冲击电流收敛为止的时间, 请以()内的数字的3倍为标准。
- ※3: 再生电阻为选择项。
- ※4: 在执行器旋转过程中切断了主电源时, 可能会因惯性而继续运行。
- ※5: 切断主电源后, 驱动器的残余电压可能会使马达转动。

性能规格

项目	内容
控制轴数	1轴、540,672脉冲/1圈 (2,097,152脉冲/1圈)
角度设定单位	°(度)、脉冲、分度数
角度最小设定单位	0.001°、1脉冲
速度设定单位	秒、rpm
速度设定范围	0.01~100秒/0.01~300rpm(※1)
均等分度数	1~255
最大指令值	8位数值输入 ±99,999,999
定时器	0.01秒~99.99秒
编程语言	NC语言
编程方法	使用计算机等 通过USB端口设定数据。(※2)
运行模式	自动、MDI、微动、单一程序块、 伺服关闭、脉冲串输入模式、网络运行
坐标	绝对、增量
加速度曲线	<5种> 变形正弦(MS)、变形等速(MC·MC2)、 变形梯形(MT)、变形梯形正弦(TR)
状态显示	LED显示 CHARGE: 主电源
动作显示	7段LED显示(5位数)
通讯接口	符合USB2.0标准(FULL Speed) mini-B
输入输出信号	请参阅各接口规格页。
程序容量	约6000字符(256条)
负荷率	执行器的过热保护

- ※1: 最高转速因连接的执行器和执行器的分辨率设定而有所不同。
- ※2: 备有PC软件“AX-Tools”。(免费提供Windows版)
PC软件“AX-Tools”请从本公司主页下载最新版并加以使用。

断路器容量

●AXD-SA2

执行器型号	断路器容量
	额定电流(A)
AX1R-022、AX1R-045、AX1R-075	10
AX2R-006、AX2R-012、AX2R-018	
AX4R-009、AX4R-022、AX4R-045、AX4R-075	

●AXD-HA2

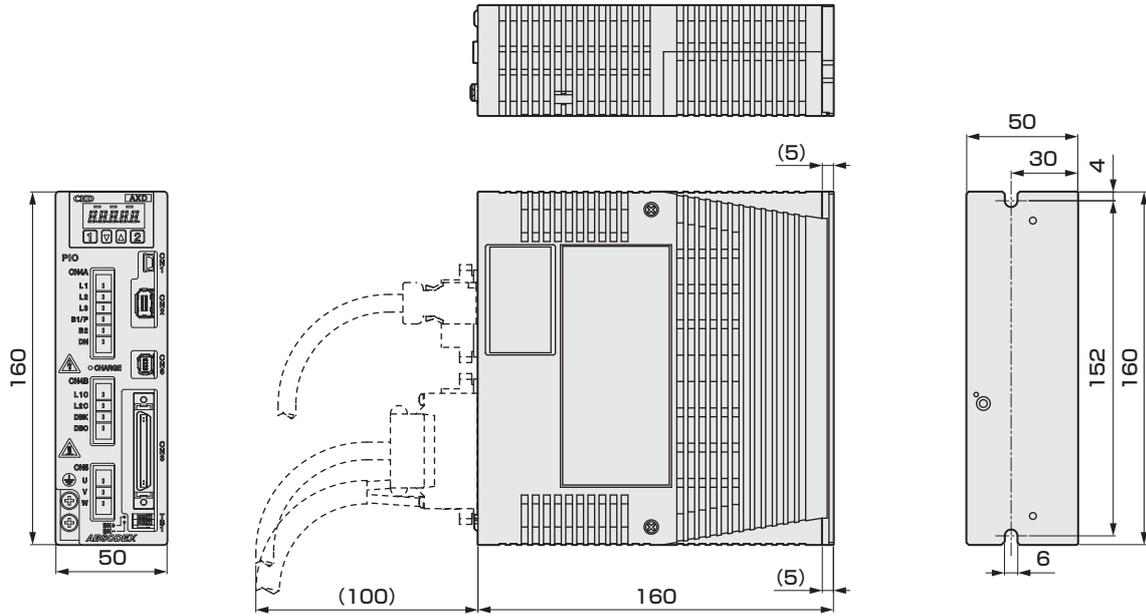
执行器型号	断路器容量
	额定电流(A)
AX1R-150、AX1R-210	20
AX4R-150、AX4R-300、AX4R-500、AX4R-10W	

运行模式

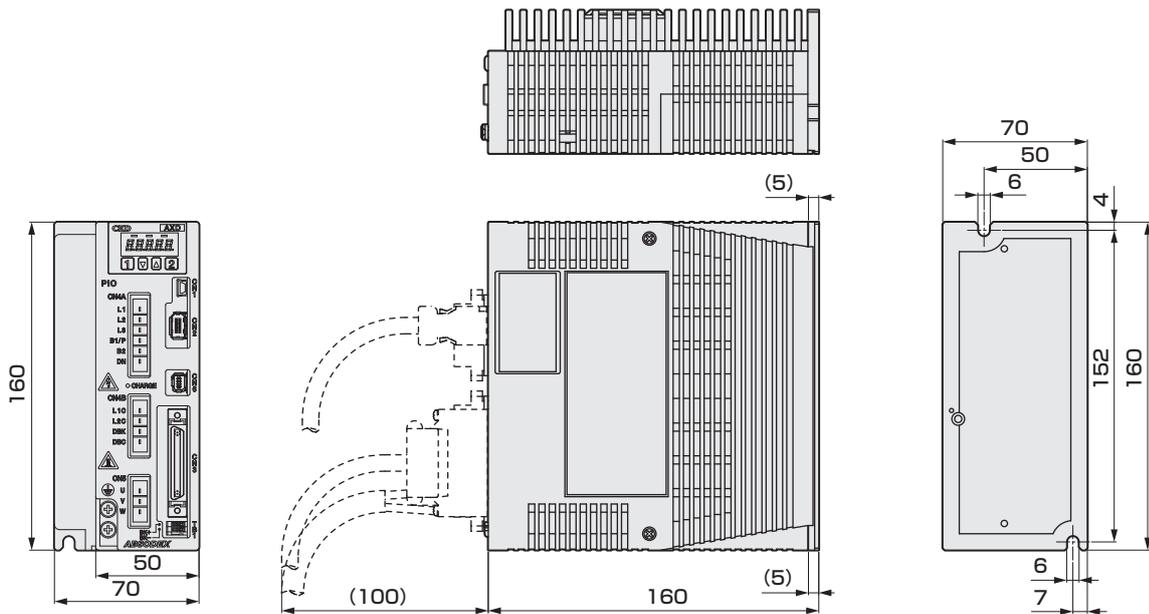
运行模式	概要
自动运转模式	程序连续运行的模式。 出厂状态下, 接通电源后即进入此自动运行模式。
单一程序块模式	每次启动输入后, 均在执行了程序的一个程序块后即停止(程序停止)的模式。
MDI模式	即时执行通过USB端口输入的NC代码的模式。
微动模式	实施微动动作的模式。
伺服关闭模式	解除伺服开启状态的模式。
脉冲串输入模式	与脉冲串输出的控制器连接从而运行的模式。 否则将无法进行基于NC程序的动作或参数的变更等。
网络运行模式	可在省配线规格-CL、-EC、-EN(CC-Link,EtherCAT,EtherNet/IP)中使用的运行模式。

外形尺寸图

● AXD-SA2



● AXD-HA2



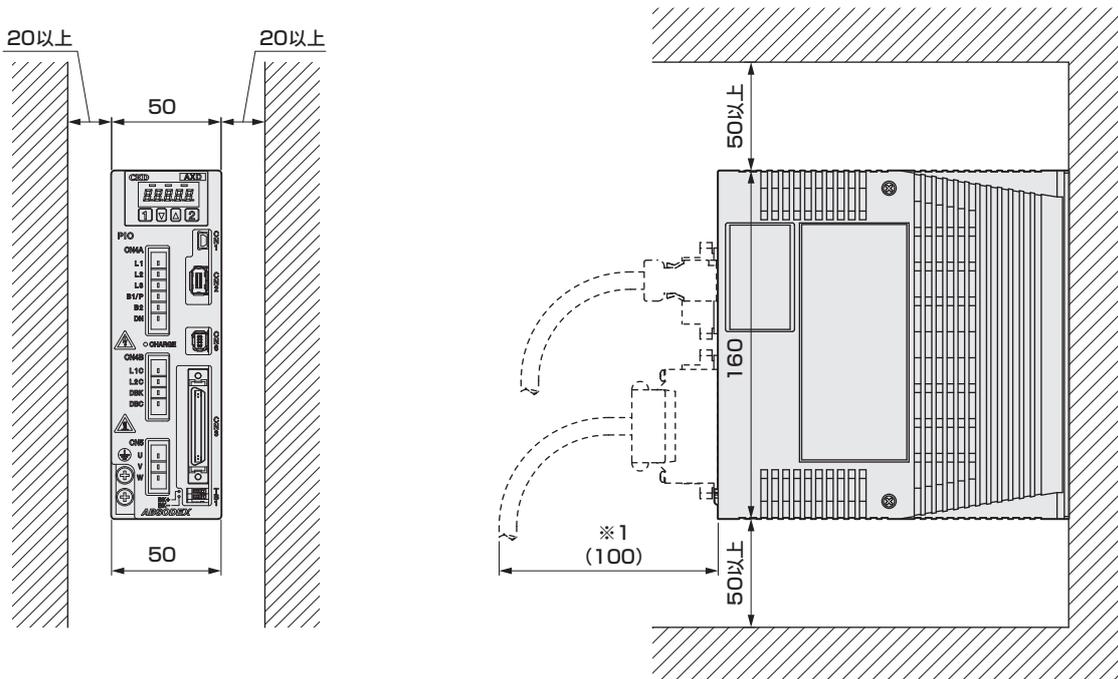
驱动器配件

型号	接口规格	信号用接插件		电源用接插件
AXD-□A2-NP	并行I/O	〈CN3〉住友3M(株) 10150-3000PE(插头) 10350-52A0-008(外壳)	〈CN6〉日本航空电子工业(株) DZO2B008DC1	〈CN4A〉日本压着端子制造(株) 06JFAT-SBXGF-I或 06JFAT-SBXGGKS-A
AXD-□A2-CL	CC-Link	〈CN3〉魏德米勒 BLZP5.08HC/05/180F SN OR BX		〈CN4B〉日本压着端子制造(株) 04JFAT-SBXGF-I或 04JFAT-SBXGGKS-A
AXD-□A2-EC	EtherCAT	〈CN3A,CN3B〉 无附件		〈CN5〉日本压着端子制造(株) 03JFAT-SBYGF-I或 03JFAT-SBYGGKS-A
AXD-□A2-EN	EtherNet/IP	〈CN3A,CN3B〉 无附件		〈接插件用控制杆〉日本压着端子制造(株) J-FAT-OT或 J-FAT-OT(N)

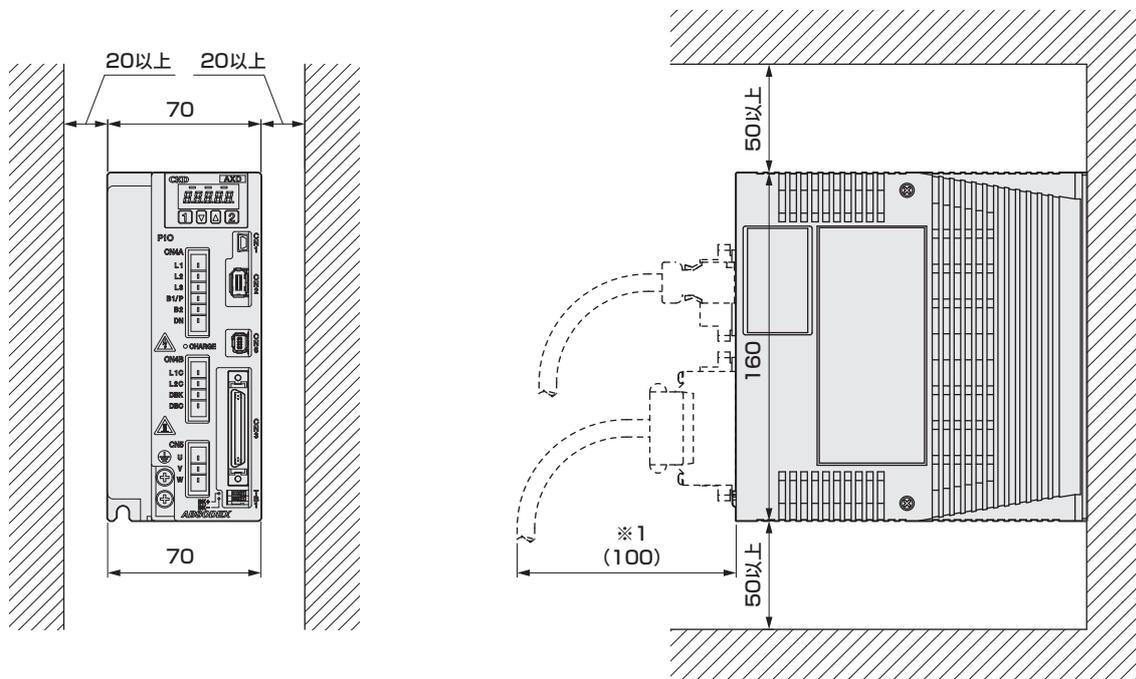
追加订购部件时，请参阅相关部件表。

安装尺寸

● AXD-SA2



● AXD-HA2



※1：请根据所使用的电缆，确定留有足够余量的尺寸。

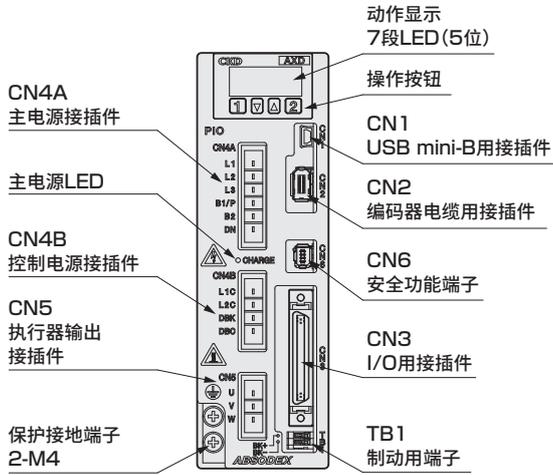
使用注意事项

- 直驱马达驱动器为非防尘、防水结构。
请根据使用环境进行相应保护，以免粉尘、水、油等进入驱动器内。
- 在安装直驱马达驱动器时，请确保与其他元件、墙面等构建物的上表面、下表面均有50mm以上的间隔、与其侧面有20mm以上的间隔。如果其他驱动器或元件会发热，请注意避免环境温度达到55℃以上。

面板说明

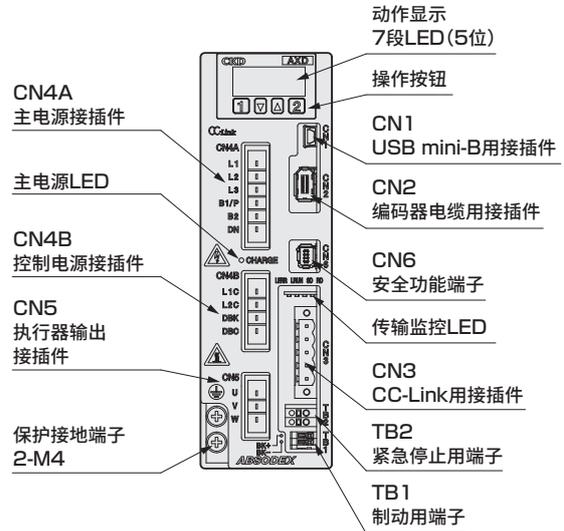
执行器
AX1R

● 并行I/O



执行器
AX2R

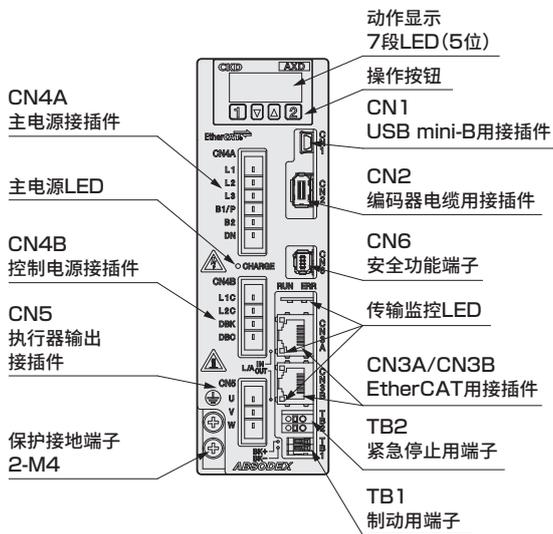
● CC-Link



执行器
AX4R

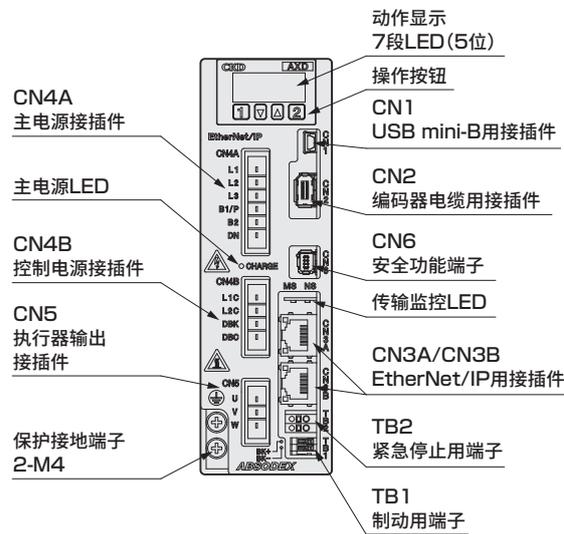
驱动器
AXD

● EtherCAT



相关部件
AXP

● EtherNet/IP



选型

使用注意事项

选型规格检查表

并行I/O

CN3输入信号

针脚编号	信号名称	逻辑	判断
1~2	输入信号电源共用端		
3~4	输出信号电源共用端		
5	程序编号选择输入 (0Bit)	正	电平触发
6	程序编号选择输入 (1Bit)	正	电平触发
7	程序编号选择输入 (2Bit)	正	电平触发
8	程序编号选择输入 (3Bit)	正	电平触发
9	程序编号设定输入第2位/ 程序编号选择输入 (4Bit)	正	边沿触发 电平触发
10	程序编号设定输入第1位/ 程序编号选择输入 (5Bit)	正	边沿触发 电平触发
11	复位输入	正	边沿触发
12	原点复位指令输入	正	边沿触发
13	启动输入	正	边沿触发
14	伺服打开输入/ 程序停止输入	正	电平触发 边沿触发
15	准备复位/连续旋转停止输入	正	边沿触发
16	响应输入/ 位置偏差计数器复位输入	正	边沿触发 电平触发
17	紧急停止输入	负	电平触发
18	制动解除输入	正	电平触发

CN3脉冲串输入信号

针脚编号	信号名称
19	PULSE/UP/ A相
20	-PULSE/-UP/-A相
21	DIR/ DOWN/ B相
22	-DIR/-DOWN/-B相

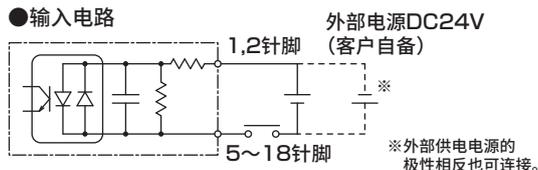
输入输出电路规格

内容	1电路电流 (mA)	最大点数 (电路)	最大电流 (mA)	最大消耗电流 (mA)
输入电路	5	14	70	1120
输出电路	50	18	900	
制动输出 (BK+,BK-)	75	2	150	

※输出电路的最大同时输出点数变为18点中的14点。

CN3输入输出电路规格

●输入电路

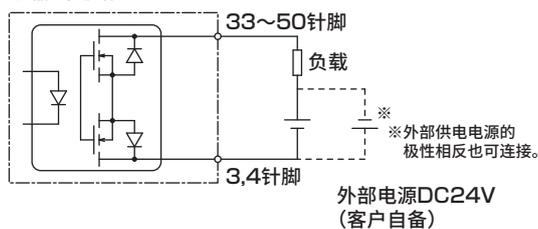


额定电压：24V±10%(含波动)
额定电流：5mA(DC24V时)

●脉冲串输入电路



●输出电路



额定电压：24V±10%(含波动)
负荷电流：50mA(MAX)

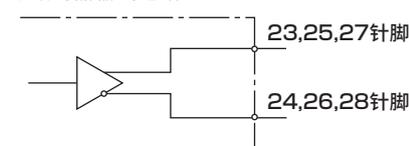
CN3输出信号

针脚编号	信号名称	逻辑
33	M代码输出 (0Bit)	正
34	M代码输出 (1Bit)	正
35	M代码输出 (2Bit)	正
36	M代码输出 (3Bit)	正
37	M代码输出 (4Bit)	正
38	M代码输出 (5Bit)	正
39	M代码输出 (6Bit)	正
40	M代码输出 (7Bit)	正
41	到达位置输出	正
42	定位完成输出	正
43	启动输入等待输出	正
44	报警输出1	负
45	报警输出2	负
46	分度途中输出1/原点位置输出	正
47	分度途中输出2/伺服状态输出	正
48	准备输出	正
49	分度位置选通输出	正
50	M代码选通输出	正

CN3编码器输出信号 (增量)

针脚编号	信号名称
23	A相 (线路驱动器输出)
24	-A相 (线性驱动器输出)
25	B相 (线性驱动器输出)
26	-B相 (线性驱动器输出)
27	Z相 (线路驱动器输出)
28	-Z相 (线性驱动器输出)

●编码器输出电路



输出方式：线性驱动器
使用线性驱动器：相当于26LS31
推荐线性接收器：相当于26LS32

执行器
AX1R

执行器
AX2R

执行器
AX4R

驱动器
AXD

相关部件
AXP

选型

使用注意事项

选型规格检查表

CC-Link

通信规格

项目	规格
电源	通过伺服放大器供电 (DC5V)
CC-Link版本	Ver1.10
占有站数 (站型)	2站 (远程设备站)
远程输入点数	64点 (包括不可使用)
远程输出点数	64点 (包括不可使用)
远程寄存器输入输出	输入 8字/输出 8字
通信速度	10M/5M/2.5M/625k/156kbps (根据参数设定选择)
连接电缆	CC-Link Ver1.10对应电缆 (带屏蔽的3芯双绞电缆)
传输格式	符合HDLC
远程站号	1~63 (通过参数设定)
连接台数	仅远程设备站 最大32台/占有2站
监控功能	每圈内当前位置 (度、脉冲)、 位置偏差量、程序编号、 负荷率、旋转速度、 点表编号、扭矩负荷率、 加速度、报警、参数、 运行模式

输入输出信号

PLC → AXD (Input)

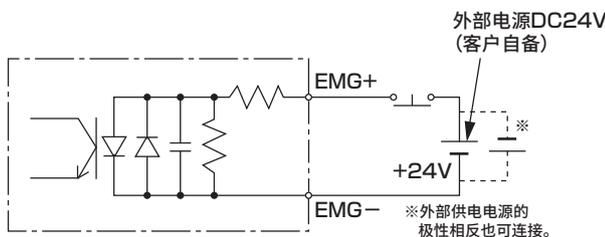
元件No.	信号名称	逻辑	判断
RYn0	程序编号选择输入 (Bit0)	正	电平触发
RYn1	程序编号选择输入 (Bit1)	正	电平触发
RYn2	程序编号选择输入 (Bit2)	正	电平触发
RYn3	程序编号选择输入 (Bit3)	正	电平触发
RYn4	程序编号设定输入第2位/ 程序编号选择输入 (Bit4)	正	边沿触发 电平触发
RYn5	程序编号设定输入第1位/ 程序编号选择输入 (Bit5)	正	边沿触发 电平触发
RYn6	复位输入	正	边沿触发
RYn7	原点复位指令输入	正	边沿触发
RYn8	启动输入	正	边沿触发
RYn9	伺服ON输入/ 程序停止输入	正	电平触发 边沿触发
RYnA	就绪复位输入/ 连续旋转停止输入	正	边沿触发
RYnB	响应输入/ 位置偏差计数清除输入	正	边沿触发 电平触发
RYnC	紧急停止输入	负	电平触发
RYnD	制动解除输入	正	电平触发
RYnE	微动动作输入 (CW方向)	正	电平触发
RYnF	微动动作输入 (CCW方向)	正	电平触发
RY(n+1)0	不可使用/ 移动单位选择输入 (Bit0)	正	电平触发
RY(n+1)1	不可使用/ 移动单位选择输入 (Bit1)	正	电平触发
RY(n+1)2	不可使用/ 移动速度单位选择输入	正	电平触发
RY(n+1)3	表运行、数据输入运行 切换输入	正	电平触发
RY(n+1)4 ~ RY(n+1)F	不可使用		
RY(n+2)0	监控输出执行请求	正	电平触发
RY(n+2)1	命令代码执行请求	正	边沿触发
RY(n+2)2 ~ RY(n+2)F	不可使用		
RY(n+3)0 ~ RY(n+3)F	不可使用		
RWwn0	监控代码 1		
RWwn1	监控代码 2		
RWwn2	命令代码		
RWwn3	写入数据/ A代码或P代码		
RWwn5	数据指定/F代码		
RWwn6	—		
RWwn7	—		

*n 的值取决于站号设定

AXD (Output) → PLC

元件No.	信号名称	逻辑
RXn0	M代码输出 (Bit0)	正
RXn1	M代码输出 (Bit1)	正
RXn2	M代码输出 (Bit2)	正
RXn3	M代码输出 (Bit3)	正
RXn4	M代码输出 (Bit4)	正
RXn5	M代码输出 (Bit5)	正
RXn6	M代码输出 (Bit6)	正
RXn7	M代码输出 (Bit7)	正
RXn8	到达位置输出	正
RXn9	定位完成输出	正
RXnA	启动输入等待输出	正
RXnB	报警输出 1	负
RXnC	报警输出 2	负
RXnD	分度途中输出 1/ 原点位置输出	正
RXnE	分度途中输出 2/伺服状态输出	正
RXnF	准备输出	正
RX(+1)0	分度位置选通输出	正
RX(n+1)1	M代码选通输出	正
RX(n+1)2 ~ RX(n+1)F	不可使用	
RX(n+2)0	监控中	正
RX(n+2)1	命令代码执行完成	正
RX(n+2)2 ~ RX(n+2)F	不可使用	
RX(n+3)0 ~ RX(n+3)A	不可使用	
RX(n+3)B	远程就绪	正
RX(n+3)C ~ RX(n+3)F	不可使用	
RWwn0	监控数据 1	
RWwn1	—	
RWwn2	答复代码	
RWwn3	读取数据	
RWwn4	—	
RWwn5	监控数据 2	
RWwn6	—	
RWwn7	—	

TB2 输入电路规格 (紧急停止)



额定电压24V±10%、额定电流5mA以下

使用注意事项

- 通信电缆与动力电缆 (电力电缆、电源电缆等) 之间请保持足够距离。
- 如果通信电缆与动力电缆过于接近或者结成线束, 通信会由于干扰而变得不稳定, 导致通信错误、通信重试。
- 铺设通信电缆的详细内容, 请参阅CC-Link协会主页的CC-Link铺设手册等。

EtherCAT

通信规格

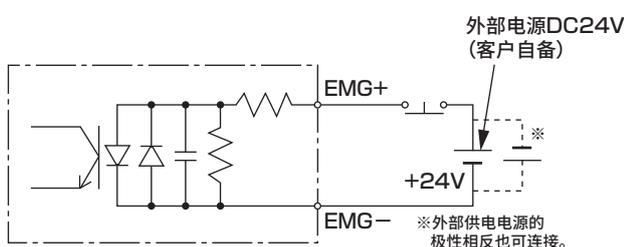
项目	规格
通信协议	EtherCAT
通信速度	100Mbps (快速以太网、全双工)
过程数据	固定PDO映射
最大PDO数据长度	RxPDO: 40字节/TxPDO: 40字节
工作站别名	0~65535 (通过主站设定)
连接电缆	EtherCAT对应电缆 (推荐CAT5e以上的双绞线电缆 (铝箔和铜丝编织网双重屏蔽))
节点地址	主站自动分配
监控功能	每圈内当前位置(度、脉冲)、位置偏差量、程序编号、 负荷率、转速、点表编号、扭矩负荷率、角加速度、 报警、参数、运行模式

输入输出信号

PLC → AXD (Input)

Index	Sub Index	显示名	bit	信号名称	逻辑	判断
0x3000	0x01	Input signal 1	0	程序编号选择输入 (Bit0)	正	电平触发
			1	程序编号选择输入 (Bit 1)	正	电平触发
			2	程序编号选择输入 (Bit2)	正	电平触发
			3	程序编号选择输入 (Bit3)	正	电平触发
			4	程序编号设定输入第2位/ 程序编号选择输入 (Bit4)	正	边沿触发 电平触发
			5	程序编号设定输入第1位/ 程序编号选择输入 (Bit5)	正	边沿触发 电平触发
			6	复位输入	正	边沿触发
			7	原点复位指令输入	正	边沿触发
			8	启动输入	正	边沿触发
			9	伺服ON输入/ 程序停止输入	正	电平触发 边沿触发
			10	就绪复位输入/ 连续旋转停止输入	正	边沿触发
			11	响应输入/ 位置偏差计数清除输入	正	边沿触发 电平触发
			12	紧急停止输入	负	电平触发
			13	制动解除输入	正	电平触发
			14	微动动作输入 (CW方向)	正	电平触发
			15	微动动作输入 (CCW方向)	正	电平触发
			16	不可使用/ 移动单位选择输入 (Bit0)	正	电平触发
			17	不可使用/ 移动单位选择输入 (Bit 1)	正	电平触发
			18	不可使用/ 移动速度单位选择输入	正	电平触发
19	表运行、数据输入运行 切换输入	正	电平触发			
20 ~ 31	不可使用					
0x3001	0x02	Input signal 2	0	监控输出执行请求	正	电平触发
			1	命令代码执行请求	正	边沿触发
			2 ~ 31	不可使用		
0x3002	0x01	Input data 1	—	—	—	—
			—	—	—	—
			—	—	—	—
			—	—	—	—
			—	—	—	—
0x3002	0x02	Input command 1	—	—	—	—
			—	—	—	—
			—	—	—	—
0x3002	0x03	Input command 3	—	—	—	—
			—	—	—	—
			—	—	—	—

TB2 输入电路规格 (紧急停止)



额定电压24V±10%、额定电流5mA以下

PDO映射

RxPDO

Index	Sub Index	显示名	内容
0x1600	0x00	PDO对象数	10
	0x01	Input signal 1	0x3000-0x01
	0x02	Input signal 2	0x3000-0x02
	0x03	Input data 1	0x3001-0x01
	0x04	Input data 2	0x3001-0x02
	0x05	Input data 3	0x3001-0x03
	0x06	Input data 4	0x3001-0x04
	0x07	Input data 5	0x3001-0x05
	0x08	Input command 1	0x3002-0x01
	0x09	Input command 2	0x3002-0x02
0x0A	Input command 3	0x3002-0x03	

TxPDO

Index	Sub Index	显示名	内容
0x1A00	0x00	PDO对象数	10
	0x01	Output signal 1	0x2000-0x01
	0x02	Output signal 2	0x2000-0x02
	0x03	Output data 1	0x2001-0x01
	0x04	Output data 2	0x2001-0x02
	0x05	Output data 3	0x2001-0x03
	0x06	Output data 4	0x2001-0x04
	0x07	Output data 5	0x2001-0x05
	0x08	Output command 1	0x2002-0x01
	0x09	Output command 2	0x2002-0x02
0x0A	Output command 3	0x2002-0x03	

输入输出信号

AXD (Output) → PLC

Index	Sub Index	显示名	bit	信号名称	逻辑
0x2000	0x01	Output signal 1	0	M代码输出 (Bit0)	正
			1	M代码输出 (Bit1)	正
			2	M代码输出 (Bit2)	正
			3	M代码输出 (Bit3)	正
			4	M代码输出 (Bit4)	正
			5	M代码输出 (Bit5)	正
			6	M代码输出 (Bit6)	正
			7	M代码输出 (Bit7)	正
			8	到达位置输出	正
			9	定位完成输出	正
			10	启动输入等待输出	正
			11	报警输出1	负
			12	报警输出2	负
			13	分度途中输出1/ 原点位置输出	正
			14	分度途中输出2/ 伺服状态输出	正
			15	准备输出	正
			16	分度位置选通输出	正
17	M代码选通输出	正			
0x2000	0x02	Output signal 2	18 ~ 31	不可使用	
			0	监控中	正
			1	命令代码执行完成	正
0x2001	0x01	Output data 1	—	—	—
			—	—	—
			—	—	—
			—	—	—
			—	—	—
0x2002	0x02	Output command 2	—	—	—
			—	—	—
			—	—	—

使用注意事项

- 通信电缆与动力电缆 (电力电缆、电源电缆等) 之间请保持足够距离。
- 如果通信电缆与动力电缆过于接近或者结成线束, 通信会由于干扰而变得不稳定, 导致通信错误、通信重试。
- 铺设通信电缆的详细内容, 请参阅EtherCAT Technology Group主页的EtherCAT铺设手册等。

EtherNet/IP

通信规格

项目	规格
通信协议	EtherNet/IP
通信速度	自动设定 (100Mbps/10Mbps、全双工/半双工)
占有字节数	输入：32字节/输出：32字节
IP地址	0.0.0.0~255.255.255.255 (通过参数或DHCP设定)
子网掩码	0.0.0.0~255.255.255.255 (通过参数或DHCP设定)
默认网关	0.0.0.0~255.255.255.255 (通过参数或DHCP设定)
RPI (分组间隔)	2msec~10000msec
连接电缆	EtherNet/IP对应电缆 (推荐CAT5e以上的双绞线电缆 (铝箔和铜丝编织网双重屏蔽))
监控功能	每圈内当前位置(度、脉冲)、 位置偏差量、程序编号、 负荷率、旋转速度、 点表编号、扭矩负荷率、 角加速度、报警、 参数、运行模式

输入输出信号

PLC → AXD(Input)

字节	bit	信号名称	逻辑	判断
0	0	程序编号选择输入(Bit0)	正	电平触发
	1	程序编号选择输入(Bit1)	正	电平触发
	2	程序编号选择输入(Bit2)	正	电平触发
	3	程序编号选择输入(Bit3)	正	电平触发
	4	程序编号设定输入第2位/ 程序编号选择输入(Bit4)	正	边沿触发 电平触发
	5	程序编号设定输入第1位/ 程序编号选择输入(Bit5)	正	边沿触发 电平触发
	6	复位输入	正	边沿触发
	7	原点复位指令输入	正	边沿触发
1	0	启动输入	正	边沿触发
	1	伺服ON输入/ 程序停止输入	正	电平触发 边沿触发
	2	就绪复位输入/ 连续旋转停止输入	正	边沿触发
	3	响应输入/ 位置偏差计数清除输入	正	边沿触发 电平触发
	4	紧急停止输入	负	电平触发
	5	制动解除输入	正	电平触发
	6	微动作输入(CW方向)	正	电平触发
	7	微动作输入(CCW方向)	正	电平触发
2	0	不可使用/ 移动单位选择输入(Bit0)	正	电平触发
	1	不可使用/ 移动单位选择输入(Bit1)	正	电平触发
	2	不可使用/ 移动速度单位选择输入	正	电平触发
	3	表运行、数据输入运行 切换输入	正	电平触发
4~7	不可使用			
3	0	不可使用		
	1	不可使用		
4	0	不可使用		
	1	不可使用		
2~7	不可使用			
5	0	不可使用		
6	0	不可使用		
7	0	不可使用		
8	0	不可使用		
9	0	不可使用		
10	0	不可使用		
11	0	不可使用		
12	0	不可使用		
13	0	不可使用		
14	0	不可使用		
15	0	不可使用		
16	0	不可使用		
17	0	不可使用		
18	0	不可使用		
19	0	不可使用		
20	0	不可使用		
21	0	不可使用		
22	0	不可使用		
23	0	不可使用		
24	0	不可使用		
25	0	不可使用		
26	0	不可使用		
27	0	不可使用		
28	0	不可使用		
29	0	不可使用		
30	0	不可使用		
31	0	不可使用		

输入输出信号

AXD(Output) → PLC

字节	bit	信号名称	逻辑
0	0	M代码输出(Bit0)	正
	1	M代码输出(Bit1)	正
	2	M代码输出(Bit2)	正
	3	M代码输出(Bit3)	正
	4	M代码输出(Bit4)	正
	5	M代码输出(Bit5)	正
	6	M代码输出(Bit6)	正
	7	M代码输出(Bit7)	正
1	0	到达位置输出	正
	1	定位完成输出	正
	2	启动输入等待输出	正
	3	报警输出1	负
	4	报警输出2	负
2	5	分度途中输出1/ 原点位置输出	正
	6	分度途中输出2/ 伺服状态输出	正
	7	准备输出	正
	0	分度位置选通输出	正
	1	M代码选通输出	正
	2~7	不可使用	
	3	不可使用	
4	0	不可使用	
	1	不可使用	
2~7	不可使用		
5	不可使用		
6	不可使用		
7	不可使用		
8	不可使用		
9	不可使用		
10	不可使用		
11	不可使用		
12	不可使用		
13	不可使用		
14	不可使用		
15	不可使用		
16	不可使用		
17	不可使用		
18	不可使用		
19	不可使用		
20	不可使用		
21	不可使用		
22	不可使用		
23	不可使用		
24	不可使用		
25	不可使用		
26	不可使用		
27	不可使用		
28	不可使用		
29	不可使用		
30	不可使用		
31	不可使用		

执行器
AX1R

执行器
AX2R

执行器
AX4R

驱动器
AXD

相关部件
AXP

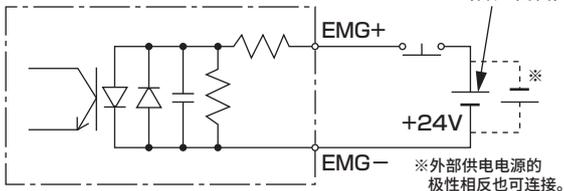
选型

使用注意事项

选型规格检查表

TB2 输入电路规格(紧急停止)

外部电源DC24V
(客户自备)



额定电压24V±10%、额定电流5mA以下

使用注意事项

- 通信电缆与动力电缆(电力电缆、电源电缆等)之间请保持足够距离。
- 如果通信电缆与动力电缆过于接近或者结成线束,通信会由于干扰而变得不稳定,导致通信错误、通信重试。
- 铺设通信电缆的详细内容,请参阅ODVA主页的EtherNet/IP铺设手册等。