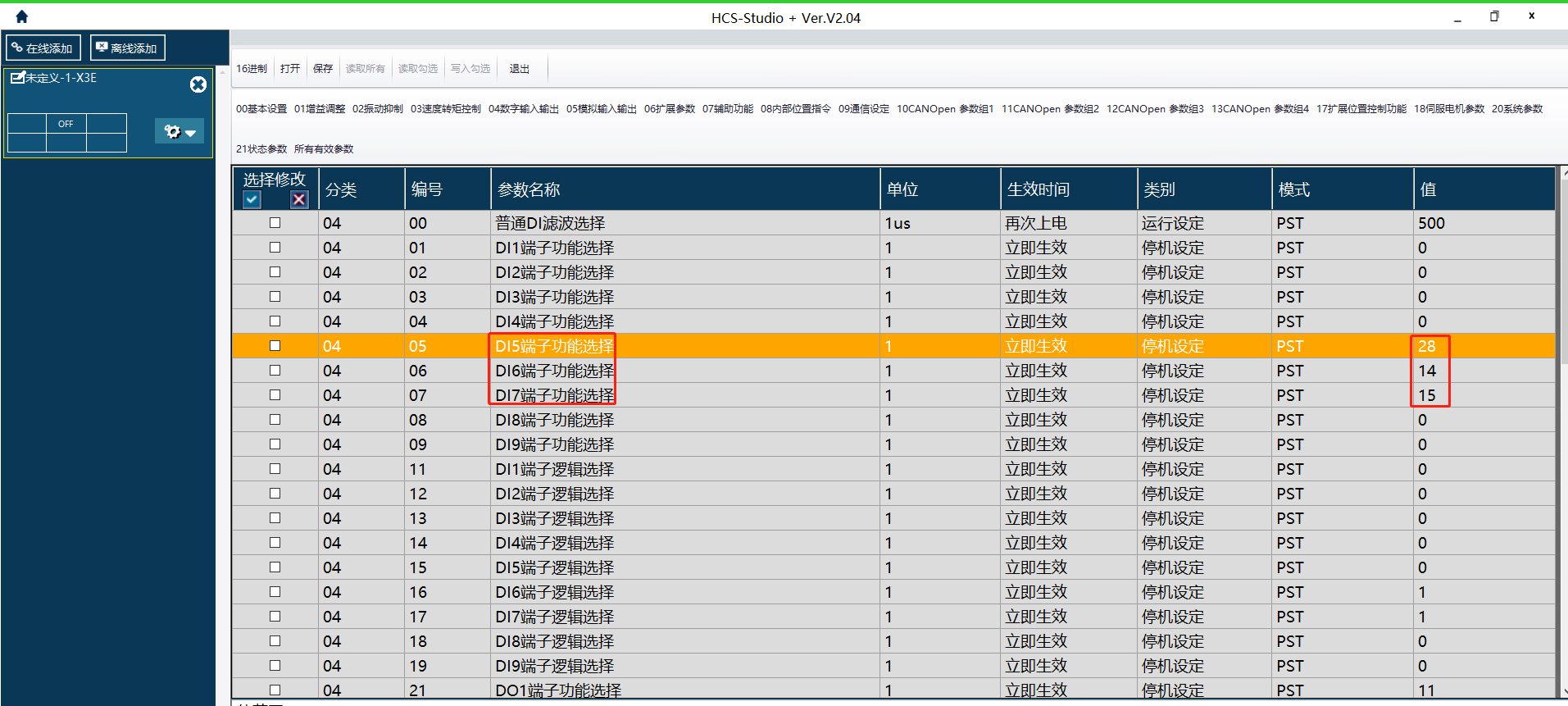
**禾川伺服CIA402回原使用说明**

1. 回原功能码设置

根据对应的原点和限位接线来设置功能码。

如：DI5为原点，DI6为正限位，DI7为负限位

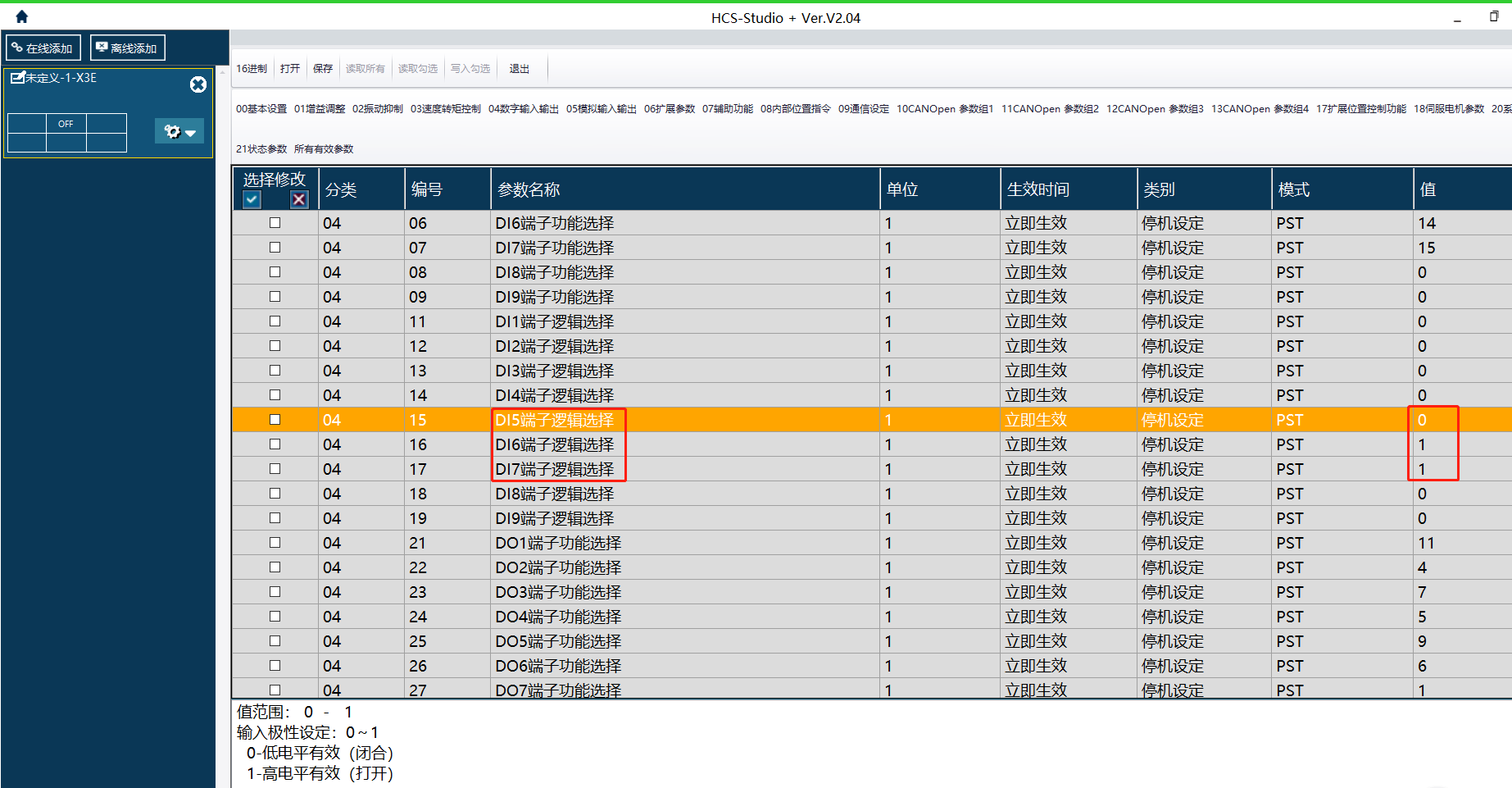
需要将DI5功能选择P04-05设为28（原点）、DI6功能选择P04-06设为14（正限位）、DI7功能选择P04-07设为15（负限位）



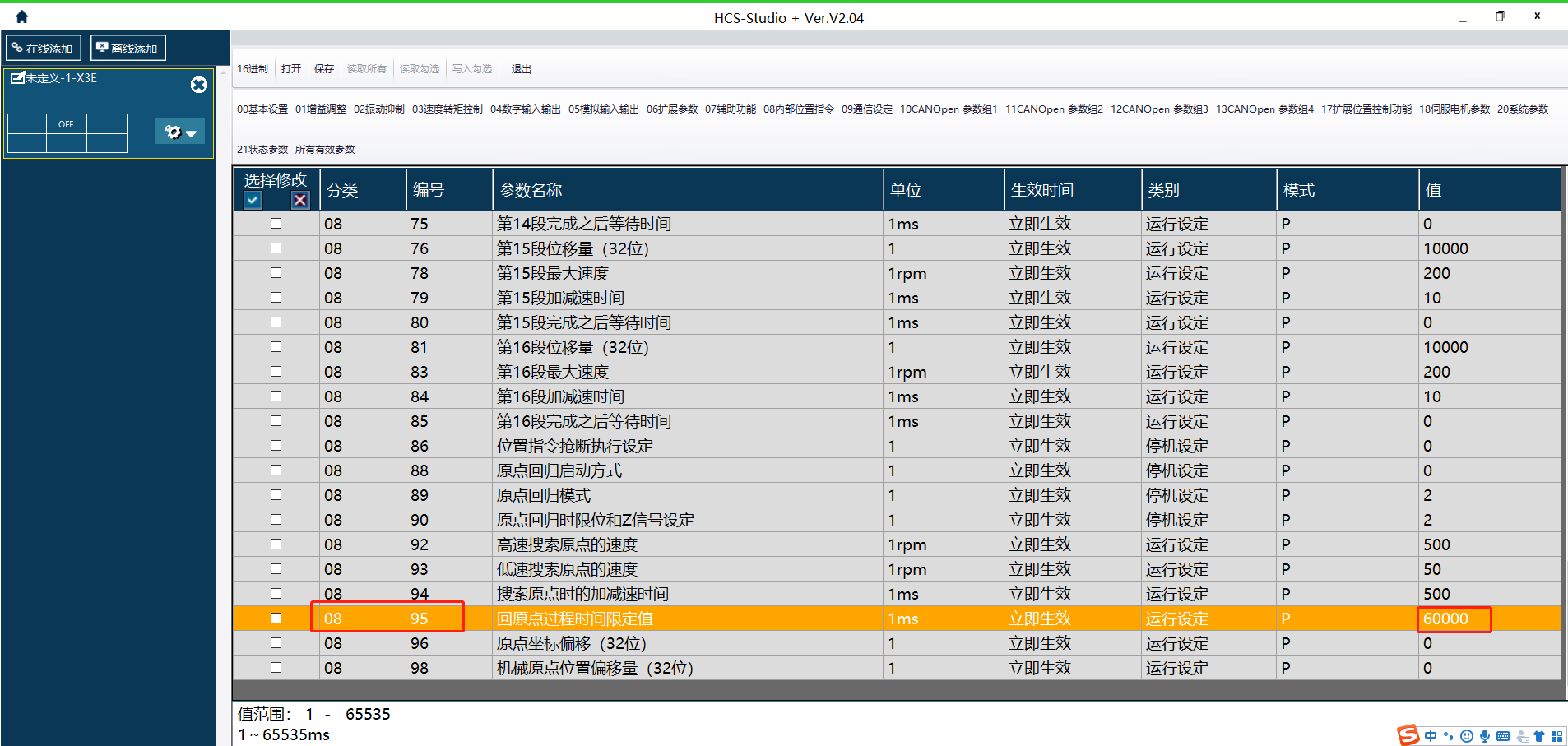




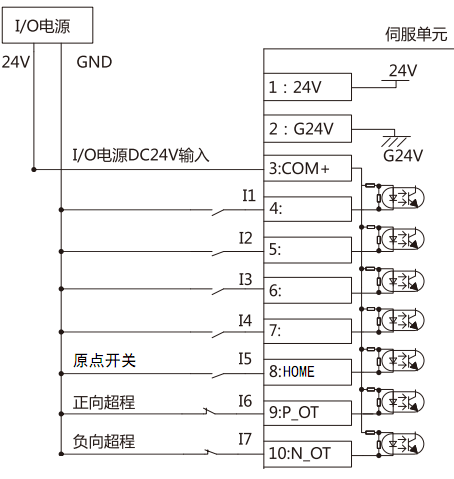
DI5、DI6、DI7对应的逻辑电平选择分别是P04-15、P04-16、P04-17，可以选择输入信号为常开还是常闭，为0是常开，为1是常闭



回原超时后会报AL.096（回原超时错误），可以通过P08.95来设置回原超时时间，单位是MS。



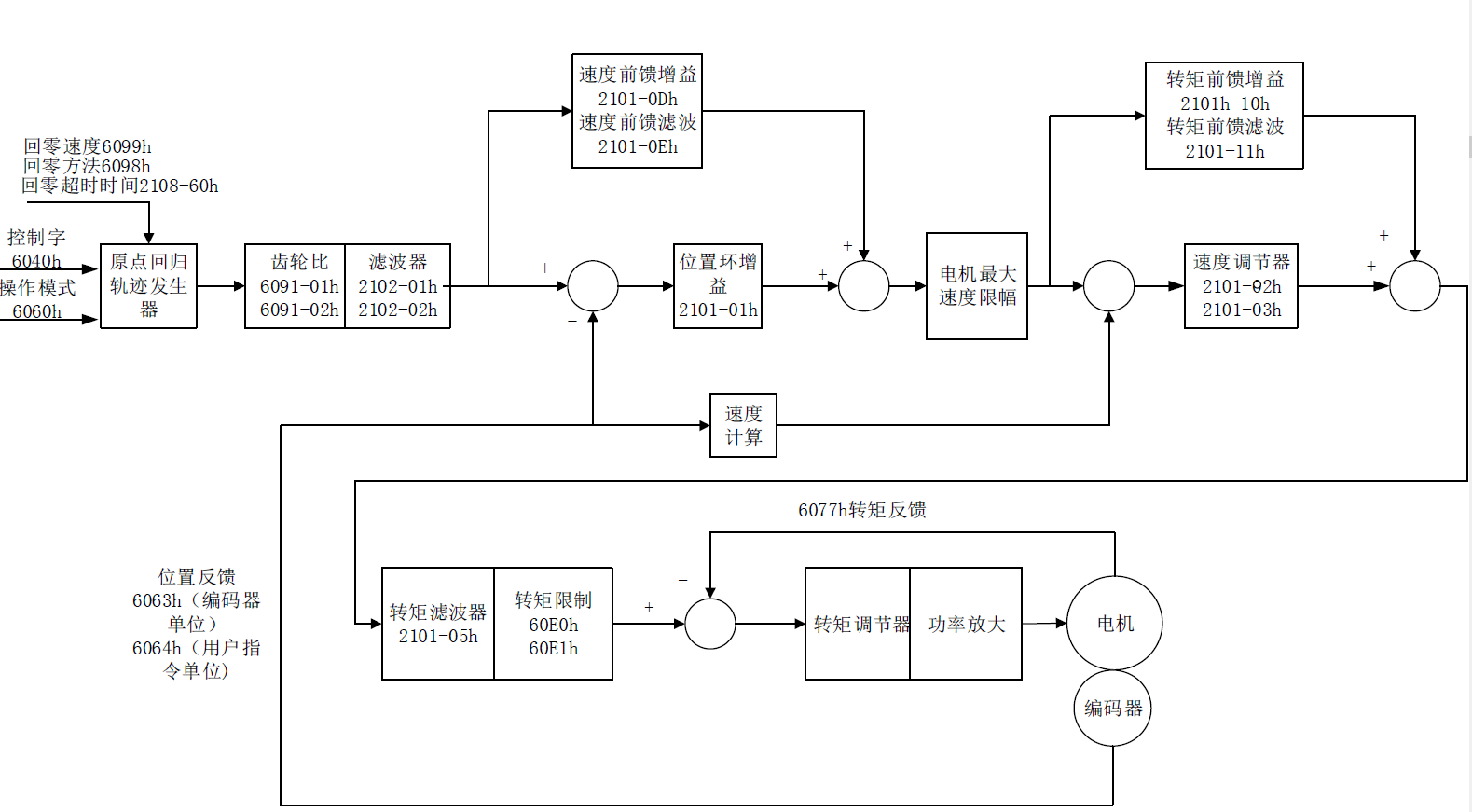
1. 原点接线



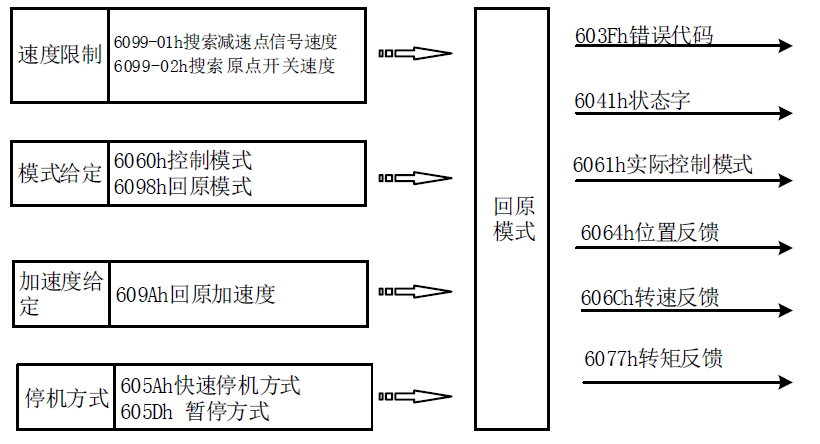
1. 原点回归模式说明

根据原点开关信号、限位开关信号和编码器Z信号，CIA402协议定义了31种回原方式。启用此模式时，将6060H设置为6。

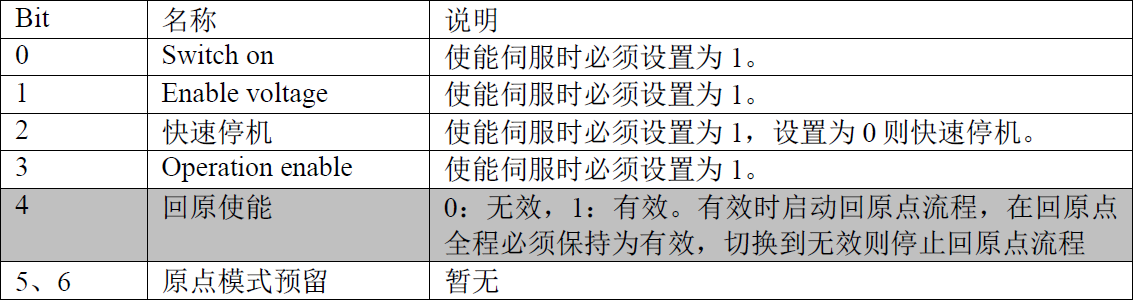
回原模式控制框图如下：

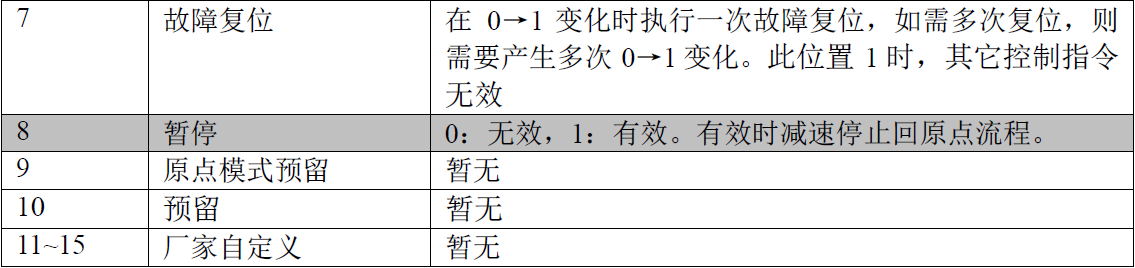


模式输入输出图如下：



原点回归控制字设定（60400010h）





原点回归状态字定义（60410010h）



原点回归相关参数：



原点回归模式简单使用教程：

1. 根据所使用的回原方式来接DI线和设置P04组参数；
2. 运行上位机，设置值如下表：



注意：

1、6099h01,6099h02回原速度，609Ah回原加速度等参数对象，其默认值为适配17bit编码器系统， 如果实际带23bit编码器系统，请注意修改加大以上参数，否则出现回原电机不转，或者回原速度很慢，可能导致报回原失败AL.096

2、 6099h01,6099h02回原速度要大于等于1rpm，否则会出现回原失败现象。

31种原点回归方式参考：禾川X3E伺服驱动器CANopen-EtherCAT用户手册。