控制器接口			儒竞SEA3 伺服　动器接口		
引脚号	信号定义	信号　明	引脚号	信号定义	信号　明
10	P+	正　脉冲　出	17	PULS+	指令脉冲　入1
11	P-		18	PULS-	
13	S+	反　脉冲　出	43	SIGN+	指令脉冲　入2
14	S-		44	SIGN-	
2	A+	A相脉冲　入	1	PAO+	A相差分　出
3	A-		2	PAO-	
4	B+	B相脉冲　入	26	PBO+	B相差分　出
5	B-		27	PBO-	
6	Z+	Z相脉冲　入	3	PZO+	Z相差分　出
7	Z-		4	PZO-	
1	+24V	+24V电源	11	COM+	外接控制电源+
9	GND	+24V电源地	19	COM-	外接控制电源-
8	SON	伺服使能	12	SRV-ON	伺服使能
15	ALRM	异　发生	24	ALM+	伺服报
			25	ALM-	和14脚（COM-）短接
12	BRAKE	刹　信号	23	BRKOFF+	刹　信号
			22	BRKOFF-	和14脚（COM-）短接
注：22号和25号脚短接到19号脚，24号脚引出来。					

参数	定值	明
Pr001	0	控制模式　择
Pr070	1	指令脉冲　入方式
Pr069	0或1	电机方向　择
Pr007	0或1	反　脉冲　　取反

Pr040　　惯　比

Pr005　　10000 反　脉冲分倍　分子

Pr006　　0 反　脉冲分倍　分母