Análisis del manual de los Servopacks de Yaskawa

El CAP 4 cubre todo lo referente a las especificaciones de los SERVOPACKS.

El CAP 5 da especificaciones de cableado y cables estándar para cada tipo de conector.

Ver 5.8.4 Connector Terminal Block Converter Unit.

El CAP 6 cubre todo lo referente a cableado con ejemplos de conexión.

En 6.3.2 **Position Control Mode** explican la conexión de las IO para control de Posición

El CAP 8 cubre todo lo referente a los modos de control y su implementación.

En **8.6.2 Setting the Electronic Gear** se explica la relacion entre pulsos del encoder y del host controler con varias configuraciones para el posicionamiento de las piezas en eje lineales.

En el **Anexo 11.2 Connection to Host** **Controller** se dan varios ejemplos de conexión con algunos controladores comerciales.