

1、方向盘调零方法：

驱动器上电旋转电机，一直到伺服D1 15为1的情况下，读出伺服D1 16的数。

把方向盘调整到水平位置，读伺服D1 04的值，用伺服D1 04 – D1 16的差值，输入到MBOX的Fn1E8。

MBOX部分的Fn1E8的说明如下：

MBOX Fn 编号	说明
Fn 1E8	方向盘电机编码器 Z 脉冲到水平位置的校正值