

FATEK[®] 值得您信赖的品牌

A5 系列全数字交流伺服（2500 线）驱动器

便捷用户手册



台湾永宏.上海范堤.厦门永陞

— 目 录 —

第一章 安装与尺寸.....	- 1 -
1.1 伺服驱动器安装环境要求.....	- 1 -
1.2 伺服驱动器安装.....	- 1 -
1.2.1 方向性.....	- 1 -
1.2.2 安装标准.....	- 1 -
1.3 外形尺寸图（基座型）.....	- 2 -
第二章 功能概述.....	- 3 -
2.1 A5 系列伺服驱动器型号说明.....	- 3 -
2.2 A5 系列伺服驱动器额定值.....	- 3 -
2.3 A5 系列伺服基本功能.....	- 4 -
第三章 配 线.....	- 5 -
3.1 主电路及控制的配线.....	- 5 -
3.1.1 主电路端子的名称与功能.....	- 5 -
3.1.2 主电路及输入输出信号配线.....	- 5 -
3.1.3 输入与输出(CN1)信号名称及其功能.....	- 8 -
3.1.4 通讯用连接器（CN3/CN4）信号名称及功能.....	- 8 -
3.2 电机的配线.....	- 9 -
3.2.1 编码器用连接器（CN2A/CN2B）信号名称.....	- 9 -
3.2.2 A5 系列电机连接器端子配线.....	- 9 -
3.2.3 电机制动器用连接器的端子配线.....	- 9 -
第四章 面板操作器的使用方法.....	- 10 -
4.1 基本操作.....	- 10 -
4.1.1 面板操作器的功能.....	- 10 -
4.1.2 清除伺服报警.....	- 10 -
4.1.3 基本模式的选择与操作.....	- 10 -
4.1.4 状态显示模式.....	- 11 -
4.2 应用操作.....	- 12 -
4.2.1 用户参数模式操作（Pn□□□）.....	- 12 -
4.2.2 辅助功能模式（Fn□□□）.....	- 14 -
4.2.3 监视模式操作（Un□□□）.....	- 15 -
附录 A 用户参数一览表.....	- 17 -
附录 B 报警显示一览表.....	- 43 -
附录 C 设置电机型号代码指导.....	- 44 -

第一章 安装与尺寸

1.1 伺服驱动器安装环境要求

- 温度：0~55℃；
- 环境湿度：不高于 90% RH（非结露）；
- 海拔不超过 1000m；
- 振动极限 4.9m/s²；
- 冲击极限 19.6m/s²；
- 其他安装注意事项；

安装于控制柜中

需要综合考虑控制柜的大小、伺服驱动器的放置方式以及冷却方式以保证伺服驱动器的环境温度低于 55℃，具体操作细节可参看 1.2.2 相关章节的描述；

安装于热源附近

需要控制热源的辐射及由于对流产生的温度上升以保证伺服驱动器的环境温度低于 55℃；

安装于振动源附近

需要安装振动隔离装置以避免振动传递至伺服驱动器；

安装暴露于腐蚀气体中

采取必要措施阻止暴露于腐蚀气体中。腐蚀气体可能不会立即影响伺服驱动器，但明显会导致电子元器件及接触器相关器件的故障；

其他场合

不要将驱动器放置于诸如高温、高湿、滴露、溅油、灰尘、铁屑或辐射场合；

注：当关闭电源存放伺服驱动器时，请将驱动器放置于如下环境中：-20~85℃，不高于 90% RH（非结露）

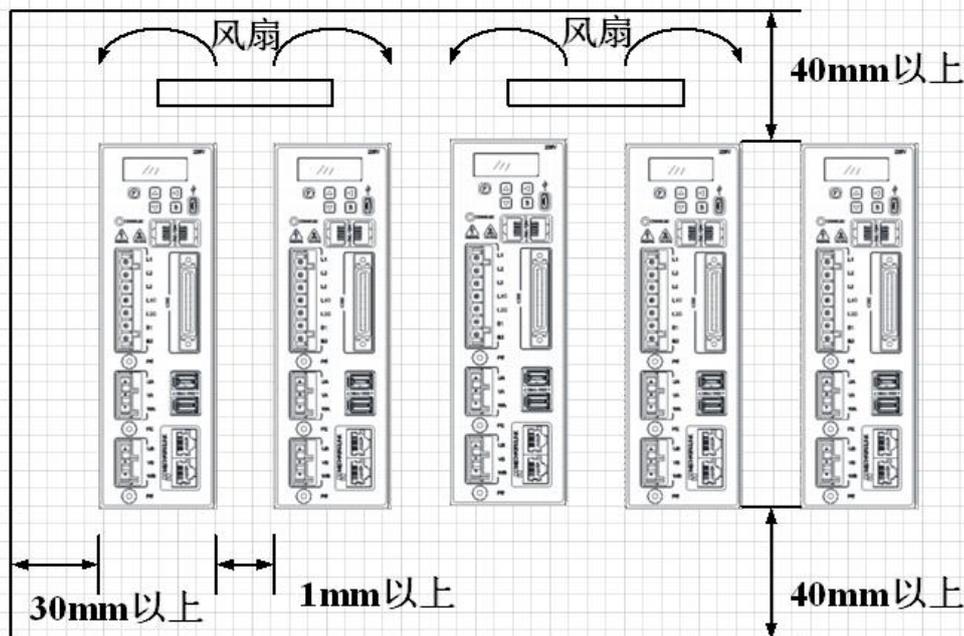
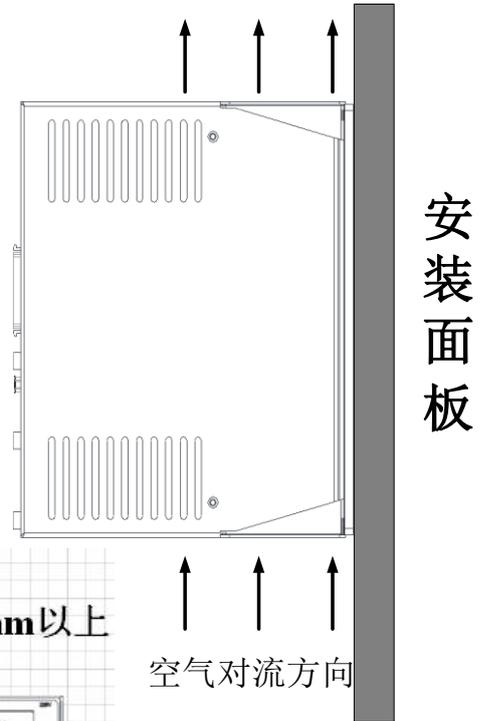
1.2 伺服驱动器安装

1.2.1 方向性

伺服驱动器可以有多种安装方式，但无论如何，都必须必须将伺服驱动器安装于垂直方向上。

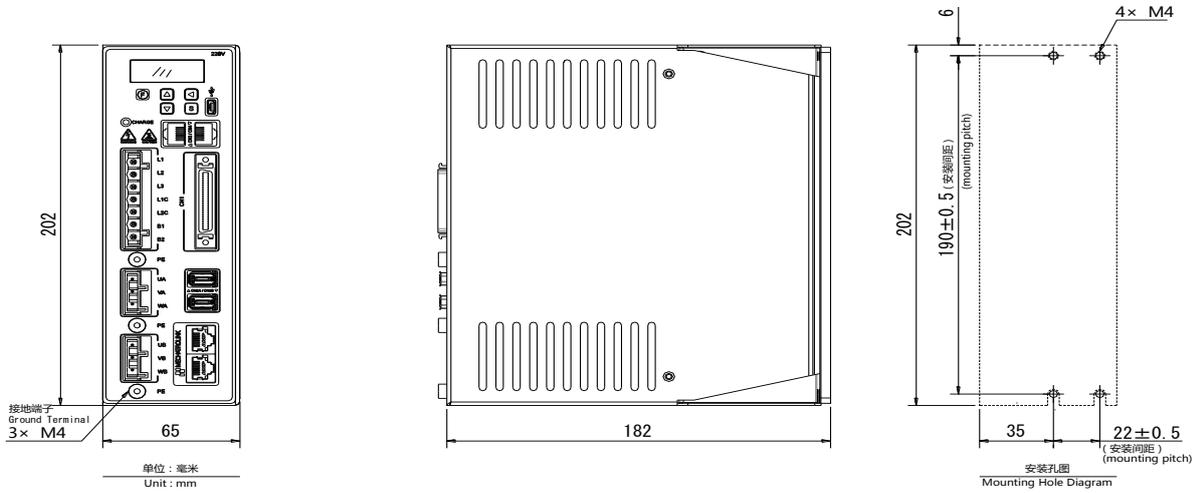
1.2.2 安装标准

- 伺服安装方向：将伺服垂直安装于墙面并使操作面板朝外
- 散热：参考示意图并为风扇及空气对流的散热预留；
- 足够的空间：在安装面板上肩并肩安装伺服驱动器；
- 电柜内安装：电柜内安装条件可参考 1.1 章节相关的描述。

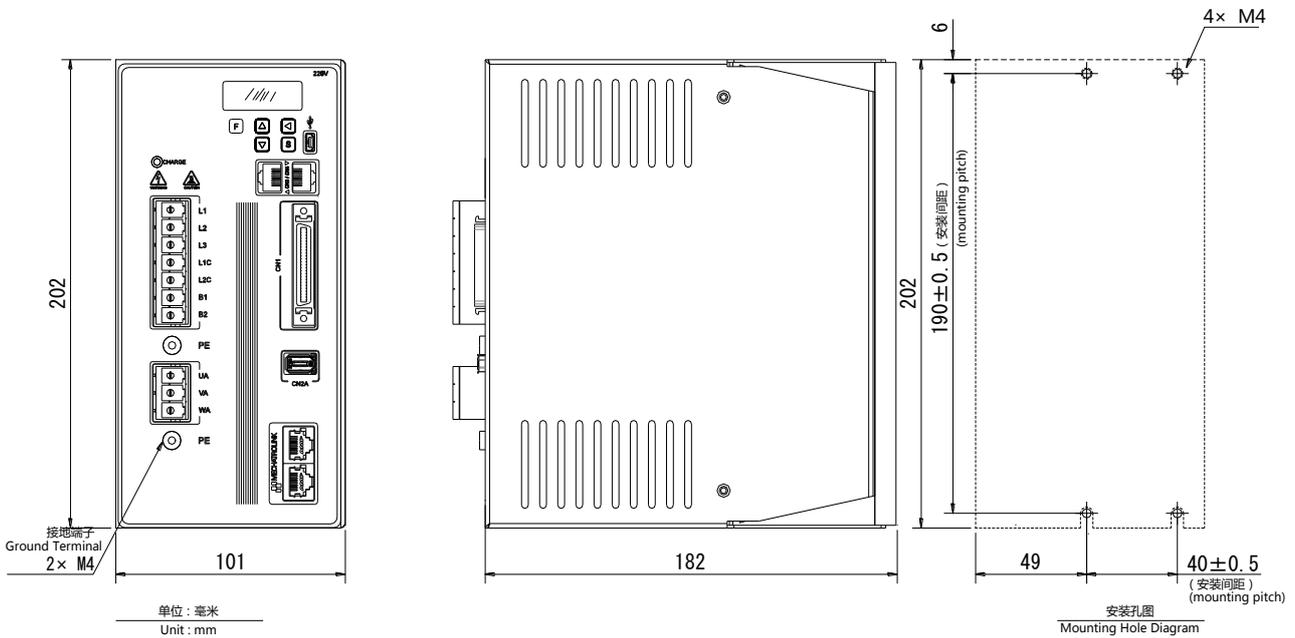


1.3 外形尺寸图 (基座型)

1.3.1 三相 220V: USDA5-**06/10□△



1.3.2 三相 220V: USDA5-**16/25□△



第二章 功能概述

2.1 A5 系列伺服驱动器型号说明

USDA5	—	02	06	R	2	C00	S
驱动器系列		适配电机额定电流 07: 6A 及以下 15: 10A 及以下 40: 16A 及以下 50: 25A 及以下	连续输出电流 06: 6A 10: 10A 16: 16A 25: 25A	编码器 R: 2500 线 H: 23Bit	输入电压 2: 三相 220VAC 4: 三相 380VAC	控制方式 C00: 脉冲+模拟量 C01: CAN Open	驱动器轴数 S: 单轴 D: 双轴

2.2 A5 系列伺服驱动器额定值

伺服驱动器型号 Servo Drive Model	USDA5-	0706□	1510□	4016□	5025□
连续输出电流 Arms Continuous Output Current		6.0	10.0	16.0	25.0
最大输出电流 Arms Max. Output Current		18.0	30.0	48.0	70.0
再生电阻 Regenerative Resistors		内置或者外接			
主电路 Main Circuit		三相 Three-phase	200~230VAC 200~230VAC	-15~+10% -15~+10%	50/60Hz 50/60Hz
控制电路 Control Circuit		单相 Single-phase	200~230VAC 200~230VAC	-15~+10% -15~+10%	50/60Hz 50/60Hz
输入电源容量 Arms Input Current Capacity		2.3	3.2	4	5.9
内置回生电阻 Ohm Built-in Regenerative Resistor		50	50	20	20
内置回生电阻 Watt Built-in Regenerative Resistor		60	60	120	120
外接回生电阻最小阻值 Ohm Min. external Regenerative Resistor		16	16	10	10

2.3 A5 系列伺服基本功能

规格		
控制模式	位置控制、JOG 运行、速度接点等	
编码器反馈	普通增量编码器：2500 线增量标准式、2500 线增量省线式	
使用条件	使用环境温度 / 保管温度	使用环境温度：0~+50℃，保管温度：-20~+85℃
	环境湿度 / 保管湿度	90%RH 以下（不得冻结、结露）
	耐振动 / 耐冲击强度	4.9m/s ² / 19.6m/s ²
构造	基座安装型	
性能	速度控制范围	1:10000（速度控制范围的下限是额定负载时平稳运行无爬行）
	速度响应	1KHz
	速度波动率（负载变化）	0~100%负载时：±0.01%以下（额定转速时）
	速度波动率（电压变化）	额定电压±10%：0%（额定转速时）
	速度波动率（温度变化）	25±25℃：±0.1%以下（额定转速时）
模拟速度指令输入	指令电压	DC±10V
	输入阻抗	约 20KΩ
	电路时间参数	47μs
模拟转矩指令输入	指令电压	DC±10V
	输入阻抗	约 20KΩ
	电路时间参数	47μs
顺控输入信号	点数	8 点
	功能（可分配）	伺服 ON(/S-ON)、P 动作(/P-CON)、禁止正转侧驱动(P-OT)、禁止反转侧驱动(N-OT)、报警复位 (/ALM-RST)、正转侧转矩限制 (/P-CL)、反转侧转矩限制 (/N-CL)、位置偏差清零 (/CLR)、内部设定速度切换等 可进行上述信号的分配以及正 / 负逻辑的变更
顺控输出信号	点数	6 点
	功能（可分配）	伺服报警 (ALM)、定位完成 (/COIN)、速度一致检出 (/V-CMP)、伺服电机旋转检出 (/TGON)、伺服准备就绪 (/S-RDY)、转矩限制检出 (/CLT)、制动器 (/BK)、编码器零点输出 (PGC) 可进行上述信号的分配以及正 / 负逻辑的变更
编码器分频脉冲输出	A 相、B 相、C 相：线性驱动输出；分频脉冲数：固定	
RS-485 通讯	通讯协议	MODBUS
	1: N 通讯	最大可为 N = 127 站
	轴地址设定	通过参数设定
CAN 通讯	通讯协议	CANOpen (DS301 + DS402 行规)
	1: N 通讯	最大可为 N = 127 站
	轴地址设定	通过参数设定
显示功能	CHARGE 指示灯，7 段数码管 5 位	
再生处理	内置再生电阻器或外置再生电阻器（选配件）	
超程 (OT) 防止功能	P-OT、N-OT 输入动作时的动态制动器 (DB) 停止、减速停止或自由运行停止	
保护功能	过电流、过电压、欠电压、过载、超速、再生故障、编码器反馈错误等。	
监视功能	转速、当前位置、指令脉冲积累、位置偏差、电机电流、运行状态、输入输出信号等	
辅助功能	增益调整、报警记录、JOG 运行、原点搜索、惯量检测等	
智能功能	内置增益自动调谐功能	
适用负载惯量	小于电机惯量的 5 倍	
位置控制	前馈补偿	0~100%（设定单位 1%）
	输入脉冲种类	符号+脉冲序列、CW+CCW 脉冲序列、90° 相位差二相脉冲（A 相+B 相）
	输入脉冲形式	支持线性驱动、集电极开路
	最大输入脉冲频率	线性驱动 符号+脉冲序列、CW+CCW 脉冲序列：500K pps 90° 相位差二相脉冲（A 相+B 相）：500K pps 集电极开路 符号+脉冲序列、CW+CCW 脉冲序列：200Kpps 90° 相位差二相脉冲（A 相+B 相）：200Kpps

第三章 配 线

3.1 主电路及控制的配线



●进行接线或检修作业时，必须先断开电源，因驱动器内部有大容量电解电容，因此内部电路仍有高压。为了防止触电，在5分钟之内请勿触摸电源端子。

放电完毕后，CHARGE指示灯会熄灭。请在确认CHARGE指示灯熄灭后再进行连接和检查。

●驱动器输出端子U、V、W和电机U、V、W必须正确对应。注意不能使用调换三相端子的方法使电机反转，否则会出现电机不能启动、运转异常等不可意料情况。

●请勿将电源线和信号线从同一套管内穿过，也不要将其绑扎在一起。配线时，电源线和信号线30cm以上。

●信号用电缆以及编码器电缆请使用双股绞合线以及多芯双股绞合屏蔽线。

●输入输出信号用电缆的最大接线长度为3m，编码器电缆的最大接线长度为20m。

3.1.1 主电路端子的名称与功能

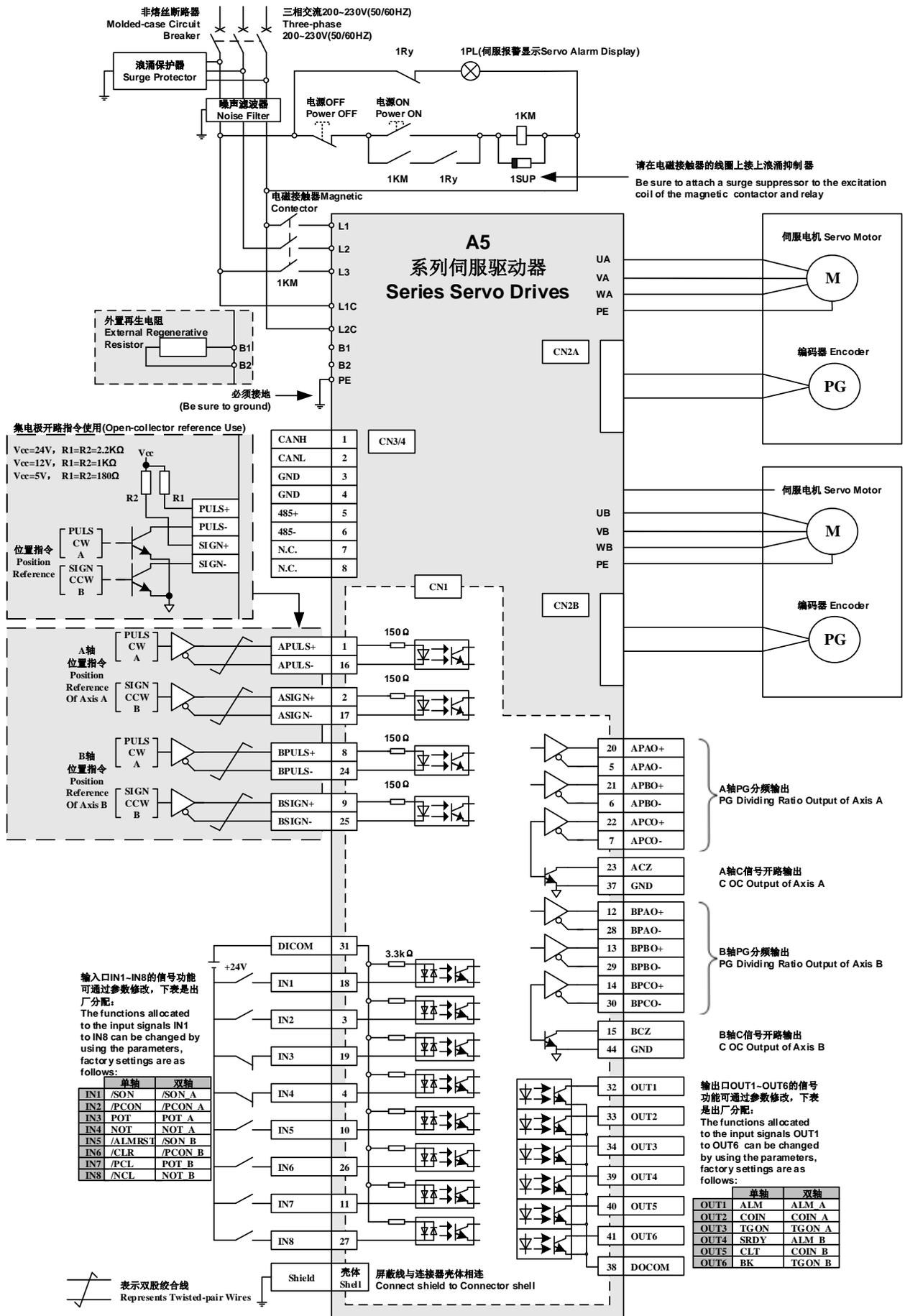
端子符号	名 称	功 能
L1, L2, L3	主回路电源输入端子	三相200~230VAC ^{+10%} _{-15%} (50/60Hz)
L1C, L2C	控制回路电源输入端子	单相200~230VAC ^{+10%} _{-15%} (50/60Hz)
B1, B2	泄放电阻连接端子	有外接泄放电阻需要时，将电阻连接到B1及B2。
UA, VA, WA	A轴电机连接端子	与A轴伺服电机连接。
UB, VB, WB	b轴电机连接端子	与b轴伺服电机连接。（单轴型号驱动器无此端子）
PE	接地端子	与电源接地端子以及电机接地端子连接，进行接地处理。

3.1.2 主电路及输入输出信号配线

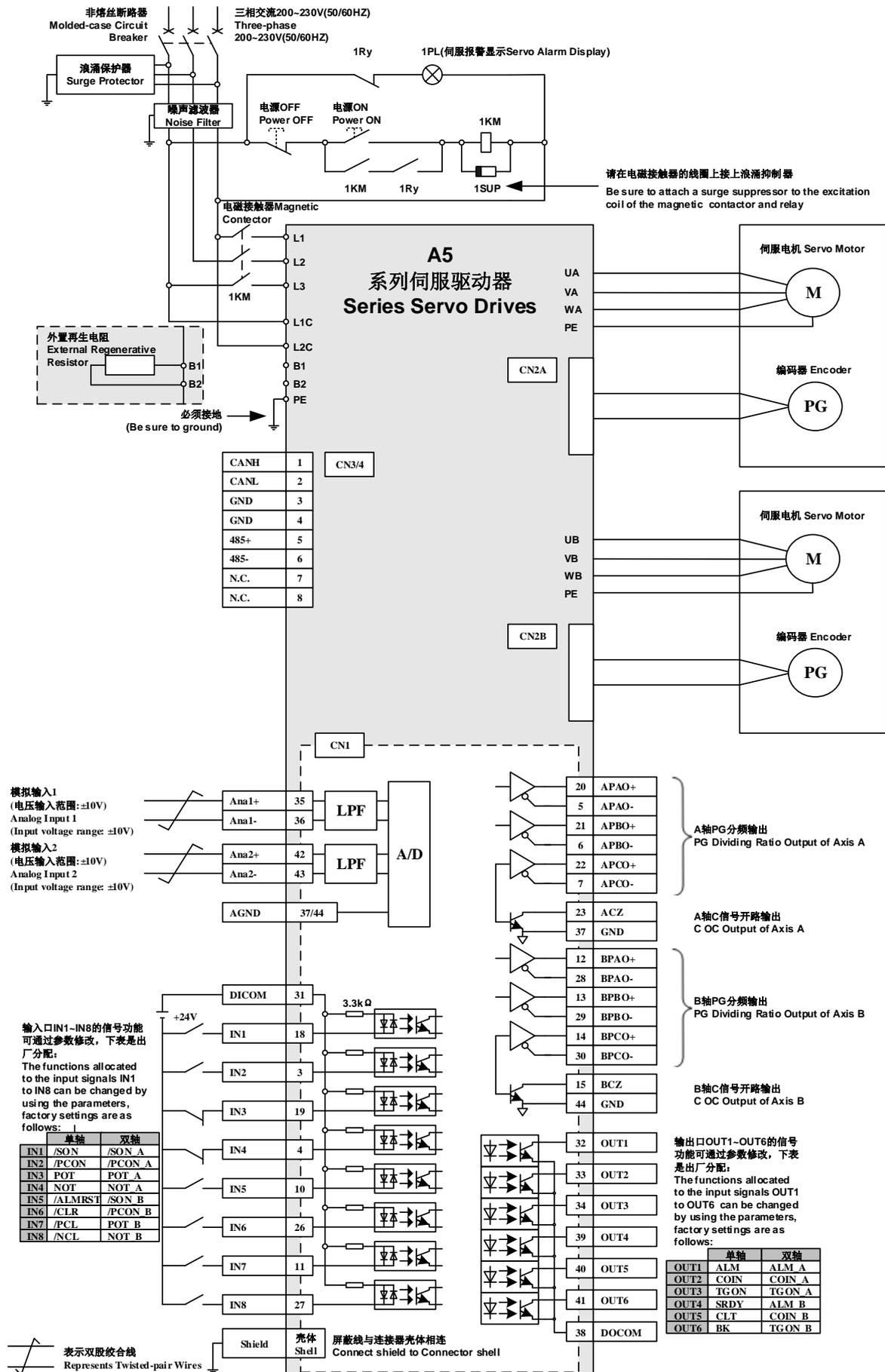
下图为 A5 系列-D（双轴）驱动器配线范例，A5 系列-S（单轴）驱动器配线以图中 A 轴接线脚为准，b 轴信号不做任何连接。

输入信号 IN1~IN8 可通过参数（P□509 ~ P□512）进行分配变更；输出信号 OUT1 ~ OUT6 可通过用户参数（P□513 ~ P□514）进行变更分配。

■ 位置控制模式



■ 速度/转矩控制模式



3.1.3 输入与输出(CN1)信号名称及其功能

31 DICOM	32 OUT1	33 OUT2	34 OUT3	35 ANA1+	36 ANA1-	37 GND	38 DOCOM	39 OUT4	40 OUT5	41 OUT6	42 ANA2+	43 ANA2-	44 GND	
16 APULS-	17 ASIGN-	18 IN1	19 IN3	20 APAO+	21 APBO+	22 APCO+	23 ACZ	24 BPULS-	25 BSIGN-	26 IN6	27 IN8	28 BPAO-	29 BPBO-	30 BPCO-
1 APULS+	2 ASIGN+	3 IN2	4 IN4	5 APAO-	6 APBO-	7 APCO-	8 BPULS+	9 BSIGN+	10 IN5	11 IN7	12 BPAO+	13 BPBO+	14 BPCO+	15 BCZ

(注) 1、空置的端子，请勿使用。

2、请将输入输出信号用电线的屏蔽线连接至连接器壳体。

3、下述输入输出信号可通过用户参数的设定进行功能的分配变更

输出：OUT1, OUT2, OUT3, OUT4, OUT5, OUT6

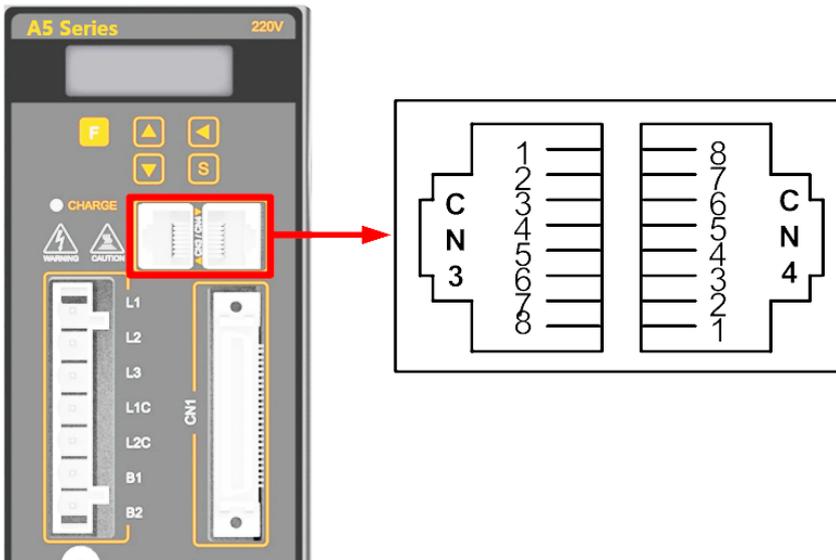
上述输出口通过参数可变更为 A 轴或 B 轴的 ALM, /COIN, /TGON, /S-RDY, /CLT, /BK, /PGC

输入：IN1, IN2, IN3, IN4, IN5, IN6, IN7, IN8

上述输入口通过参数可变更为 A 轴或 B 轴的/S-ON, /P-CON, POT, NOT, /ALM-RST, /CLR, /PCL, /NCL, /GSEL 等。

3.1.4 通讯用连接器 (CN3/CN4) 信号名称及功能

端子号	1	2	3	4	5	6	7	8	
名称	CN3	CANH	CANL	GND	GND	RS485+	RS485-	保留	保留
	CN4	CANH	CANL	GND	GND	RS485+	RS485-	内置 120 欧电阻	



3.2 电机的配线

3.2.1 编码器用连接器（CN2A/CN2B）信号名称

11 PW-	12 PW+	13 5V	14 GND	15 FG
6 PV-	7 PU-	8 PC-	9 PB-	10 PA-
1 PV+	2 PU+	3 PC+	4 PB+	5 PA+

3.2.2 A5 系列电机连接器端子配线

9 芯电机编码器插座（省线式编码器）：

端子针号	2	3	4	7	5	8	6	9	1
信号名称	5V	GND	A+	A-	B+	B-	C+	C-	FG

15 芯电机编码器插座（省线式编码器）：

端子针号	2	3	5	8	4	7	6	9	1
信号名称	5V	GND	A+	A-	B+	B-	C+	C-	FG

电机动力插座（6 芯）：

端子针号	1	2	3	4	5	6
信号名称	FG	U	V	W	BK+	BK-

电机动力插座（4 芯）：

端子针号	1	2	3	4
信号名称	FG	U	V	W

3.2.3 电机制动器用连接器的端子配线

端子针号	1	2
信号名称	+	-

第四章 面板操作器的使用方法

4.1 基本操作

4.1.1 面板操作器的功能

用面板操作器可进行 A 轴与 B 轴显示和操作的切换，各种参数的设定，JOG 运行指令的执行以及状态显示等。下面汇总了各键的名称与功能。

键图	名称	功能
	功能键	切换基本模式：状态显示、辅助功能、参数设定、监视 长按用于切换 A 轴与 B 轴显示以及操作
	UP 键	按下 UP 键可增加设定值 在辅助功能模式 JOG 运行时作为正转启动键作用
	DOWN 键	按下 DOWN 键可减少设定值 在辅助功能模式 JOG 运行时作为反转启动键作用
	移位键	按下该键可将所选的位（该位的小数点闪烁）向左移动一位
	设置键	按此键可显示各参数的设定及设定值，及进入参数设定状态和清除报警



4.1.2 清除伺服报警

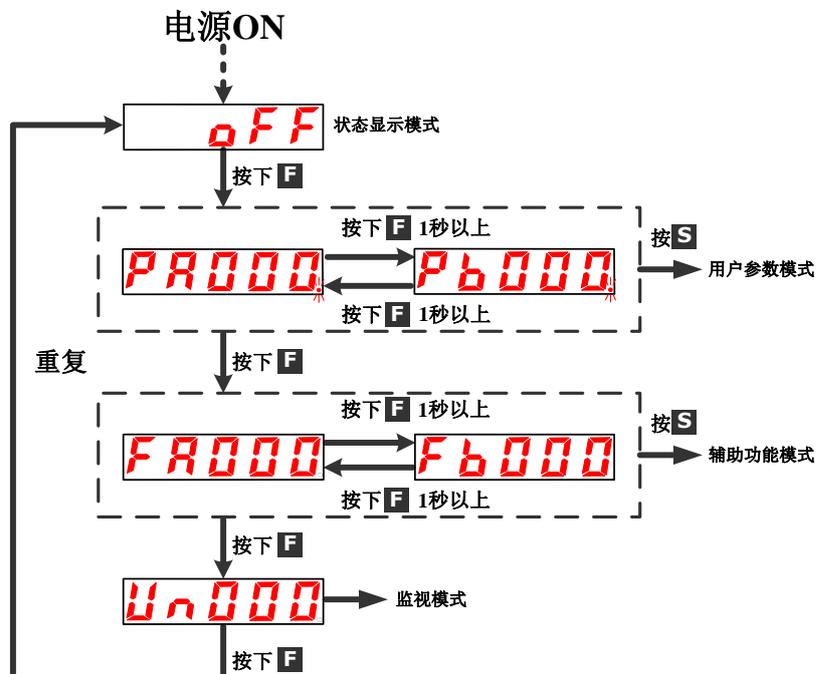
在状态显示模式下，按 SET 键，可清除报警；也可用清除报警输入信号/ALMRST 清除报警。

注：当发生报警时，请先消除报警原因，然后再清除报警。

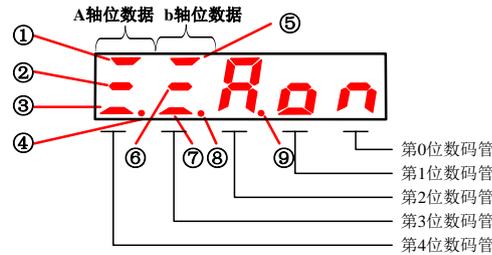
4.1.3 基本模式的选择与操作

通过对面板操作器的基本模式进行切换，可进行运行状态的显示、参数的设定、运行指令等的操作。

基本模式中包含状态显示模式、参数设定模式、监视模式及辅助功能模式。按 F 键后，各模式按下图显示的顺序依次切换。



4.1.4 状态显示模式



位数据的显示内容

项目	速度、转矩控制模式		位置控制模式	
	位数据	显示内容	位数据	显示内容
①	A 轴 正在运行	伺服 ON 状态时点亮 (电机处于通电状态)	A 轴 正在运行	伺服 ON 状态 (电机处于通电状态)
②	A 轴 同速 (/V-CMP)	电机的速度与指令速度之差低于规定值时点亮 规定值: PA503 (出厂值时设定为 10rpm)	A 轴 定位完成 (/COIN)	实际电机位置与位置指令的偏移量小于规定值时点亮 规定值: PA500 (出厂值时设定为 10 脉冲)
③	A 轴 旋转检测 (/TGON)	电机的速度超过规定值时点亮 规定值: PA502 (出厂值时设定为 20rpm)	A 轴 正在旋转检测 (/TGON)	电机的速度超过规定值时点亮 规定值: PA502 (出厂值时设定为 20rpm)
④	A 轴 正反转禁止	伺服处于限时时: 点亮表示正转禁止状态 熄灭表示反转禁止状态 闪烁表示正/反转禁止状态	A 轴 正反转禁止	伺服处于限时时: 点亮表示正转禁止状态 熄灭表示反转禁止状态 闪烁表示正/反转禁止状态
⑤	b 轴 正在运行	伺服 ON 状态时点亮 (电机处于通电状态)	b 轴 正在运行	伺服 ON 状态时点亮 (电机处于通电状态)
⑥	b 轴 同速 (/V-CMP)	电机的速度与指令速度之差低于规定值时点亮 规定值: Pb503 (出厂值时设定为 10rpm)	b 轴 定位完成 (/COIN)	实际电机位置与位置指令的偏移量小于规定值时点亮 规定值: PA500 (出厂值时设定为 10 脉冲)
⑦	b 轴 旋转检测 (/TGON)	电机的速度超过规定值时点亮 规定值: PA502 (出厂值时设定为 20rpm)	b 轴 旋转检测 (/TGON)	电机的速度超过规定值时点亮 规定值: PA502 (出厂值时设定为 20rpm)
⑧	b 轴 正反转禁止	伺服处于限时时: 点亮表示正转禁止状态 熄灭表示反转禁止状态 闪烁表示正/反转禁止状态	b 轴 正反转禁止	伺服处于限时时: 点亮表示正转禁止状态 熄灭表示反转禁止状态 闪烁表示正/反转禁止状态
⑨	主电源 准备就绪	主电路电源正常时点亮 主电路电源断开时熄灭	主电源 准备就绪	主电路电源正常时点亮 主电路电源断开时熄灭

省略符号的显示内容

省略符号	显示内容
	A 轴和 b 轴伺服均处于 OFF 状态 (A 轴和 b 轴电机处于非通电状态)
	A 轴伺服处于 ON 状态 (A 轴电机处于通电状态)
	b 轴伺服处于 ON 状态 (b 轴电机处于通电状态)
	A 轴伺服正转或反转禁止状态 (需根据 A 轴位显中的正反转禁止位判断)
	b 轴伺服正转或反转禁止状态 (需根据 b 轴位显中的正反转禁止位判断)
	A 轴报警状态 显示报警号码
	b 轴报警状态 显示报警号码

4.2 应用操作

4.2.1 用户参数模式操作 (Pn□□□)

可通过设定参数来选择或调整功能。用户参数有“参数设定”和“功能选择”两种类型。用户参数一览表在附录中。在附录的参数一览表中可确认修改的范围。

参数设定是将要调整的参数数据在一定范围内进行变更的功能；功能选择是对已分配给面板操作器各位数的功能进行选择。

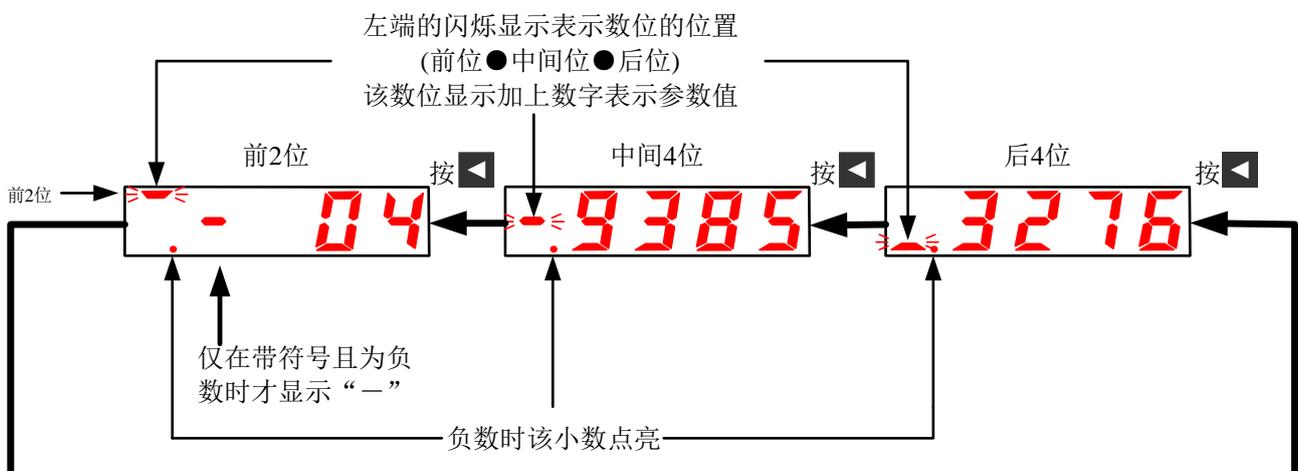
■ “参数设定”的变更步骤实例：

下面所示为将 b 轴用户参数 Pb100（速度环增益）从“40”变更为“100”时的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 F 功能键，选择参数设定模式	F	PR000
2	请按下 F 功能键（持续 1 秒以上），显示 Pb000.，当前显示的第 0 位的小数点闪烁	F	Pb000.
3	请按下 2 次移位键，选择当前显示的第 2 位，显示 Pb0.00，当前显示的第 2 位的小数点闪烁	◀	Pb0.00.
4	请按下 UP 键，变更数据，显示 Pb1.00	▲	Pb1.00.
5	请按下设置键，显示 Pb100 当前数据	S	00040.
6	请按下 2 次移位键，选择当前显示的第 2 位，显示 000.40，当前显示的第 2 位的小数点闪烁	◀	000.40.
7	请按下 UP 键，变更数据，显示 001.40	▲	001.40.
8	请按下 4 次移位键，选择当前显示的第 1 位，显示 0014.0，当前显示的第 2 位的小数点闪烁	◀	0014.0.
9	请按下 DOWN 键，变更数据，显示 001.00	▼	001.00.
10	请按下设置键，返回 Pb1.00 显示，这样 b 轴速度环增益 Pb100 的内容从“40”变更为“100”	S	Pb1.00.

◆ 设定范围在 6 位以上时

由于面板操作器只能显示 5 位数，故 6 位以上的设定值如下显示。



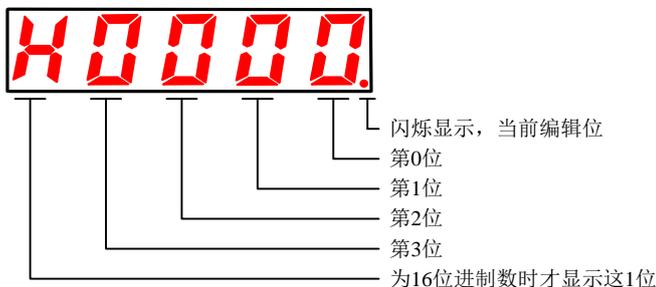
■ “功能选择”的变更步骤实例：

下面所示为将 A 轴功能选择基本开关 PA000 的控制方式选择（PA000.1）从速度控制变更为位置控制的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 F 功能键（持续 1 秒以上），显示 PA0.00	F	
2	按下设置键，显示 PA000 当前数据，当前显示的第 0 位的小数点闪烁	S	
3	请按下 1 次移位键，选择当前显示的第 1 位，显示 H000.0，当前显示的第 1 位的小数点闪烁	◀	
4	请按下 UP 键，变更数据，显示 H001.0	▲	
5	请按下设置键，返回 PA0.00 显示，这样 A 轴控制方式就变更为位置控制	S	

■ 本手册中的用户参数表示

功能选择的用户参数用 16 进制数表示，设定值的各位数均有各自的含义。本手册对功能选择用户参数采用下述表示方法。



- | | |
|--------------------------|-----------------------------------|
| PA000.0 或者 A.Hxxx□ ○○○○○ | 表示 A 轴用户参数“PA000”的设定值“0 位数”所表示的值。 |
| PA000.1 或者 A.Hxx□x ○○○○○ | 表示 A 轴用户参数“PA000”的设定值“1 位数”所表示的值。 |
| PA000.2 或者 A.Hx□xx ○○○○○ | 表示 A 轴用户参数“PA000”的设定值“2 位数”所表示的值。 |
| PA000.3 或者 A.H□xxx ○○○○○ | 表示 A 轴用户参数“PA000”的设定值“3 位数”所表示的值。 |
| Pb000.0 或者 b.Hxxx□ ○○○○○ | 表示 b 轴用户参数“Pb000”的设定值“0 位数”所表示的值。 |
| Pb000.1 或者 b.Hxx□x ○○○○○ | 表示 b 轴用户参数“Pb000”的设定值“1 位数”所表示的值。 |
| Pb000.2 或者 b.Hx□xx ○○○○○ | 表示 b 轴用户参数“Pb000”的设定值“2 位数”所表示的值。 |
| Pb000.3 或者 b.H□xxx ○○○○○ | 表示 b 轴用户参数“Pb000”的设定值“3 位数”所表示的值。 |

4.2.2 辅助功能模式 (Fn□□□)

■辅助功能执行模式一览

辅助功能号	功能
F□000	显示伺服的软件版本
F□001	位置示教（仅在位置模式有效）
F□002	微动（JOG）模式运行
F□003	识别负载惯量百分比（相对电机本体惯量）
F□004	用户密码验证
F□005	查看电机相关参数
F□006	手动调整速度指令偏移量
F□007	手动调整转矩指令偏移量
F□008	自动调整模拟量（速度、转矩）指令偏移量
F□009	清除编码器多圈信息数据（仅在使用总线式编码器有效）
F□010	清除编码器错误（仅在使用总线式编码器有效）
F□011	对用户参数设定值进行初始化
F□012	显示历史报警数据

注：上表中“□”显示“A”表示当前为 A 轴的辅助功能模式，显示“b”表示当前为 b 轴的辅助功能模式。

■显示伺服的软件版本的操作：

下面所示为显示 b 轴软件版本的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 F 功能键，选择辅助功能模式，当前为 A 轴辅助功能模式	F	FA000
2	请按下 F 功能键（持续 1 秒以上），切换到 b 轴辅助功能模式，显示 Fb000	F	Fb000
3	请按下设置键，显示 A-1.00，表示处理器程序版本为 V1.00	S	A-1.00
4	请按下移位键，显示 P-1.00，表示 FPGA 程序版本为 V1.00	◀	P-1.00
5	请按下设置键，返回 Fb000 显示。	S	Fb000

■微动（JOG）模式运行的操作：

下面所示为显示 A 轴 JOG 运行的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 UP 键或 DOWN 键选择想要操作的辅助功能 FA002	▲ ▼	FA002
2	请按下设置键，进入 JOG 操作	S	A-JOG
3	请按下 F 功能键，进入伺服 ON 状态（电机处于通电状态）	F	A=JOG
4	请按下 UP 键或 DOWN 键，电机运转	▲ ▼	A=JOG
5	请按下设置键，返回 FA002 显示	S	FA002

■用户参数设定值初始化的操作：

下面所示为显示 A 轴用户参数设定值初始化的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 UP 键或 DOWN 键选择想要操作的辅助功能 FA011	▲ ▼	FA011
2	请按下设置键，进入参数初始化操作	S	P.InIt

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
3	请按下设置键（持续 1 秒以上）直至闪烁显示“donE”，表示 A 轴用户参数设定值初始化已经成功完成	S	
4	请按下设置键，返回 FA011 显示	S	

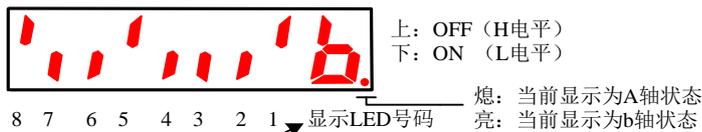
4.2.3 监视模式操作 (Un□□□)

在监视模式下，可对输入到 A 轴或 b 轴伺服驱动器的指令值、输入输出信号的状态以及伺服的内部状态进行监视。即使伺服电机处于运行状态，也能对监视模式进行变更。

监视号	显示内容	单位
Un000	电机转速	1r/min
Un001	旋转角（电气角）	1deg
Un002	输入指令脉冲速度（仅在位置控制模式有效）	1KHz
Un003	母线电压	1V
Un004	模拟输入速度指令值	1r/min
Un005	模拟输入转矩指令百分比（相对额定转矩）	1%
Un006	内部转矩指令（相对额定转矩或电机给定电流）	1%或 0.1A
Un007	输入口信号监视	—
Un008	输出口信号监视	—
Un009	编码器信号监视（仅在增量式编码器时有效）	—
Un010	输入指令脉冲计数器（32 位 10 进制显示，仅在位置控制模式有效）	1 指令脉冲
Un011	反馈脉冲计数器（编码器脉冲 4 倍频数据，32 位 10 进制显示）	1 指令脉冲
Un012	位置偏移量计数器（仅在位置控制模式有效）	1 指令脉冲
Un013	累计负载率（将额定扭矩设为 100%时的值）	1%
Un014	转动惯量比（负载转动惯量相对电机本体转动惯量）	1%
Un015	编码器实际角度（32 位 10 进制显示）	1 指令脉冲
Un016	编码器圈数显示（仅在绝对值编码器时有效）	1 圈

■输入/输出信号状态的监视显示

显示输入/输出端子所分配信号的输入/输出状态。
 输入/输出为 OFF（开路）状态时，上侧的显示段（LED）点亮。
 输入/输出为 ON（短路）状态时，下侧的显示段（LED）点亮。



监视号	显示 LED 号码	针号	出厂时的设定	
			单轴	双轴
Un007	1	IN1 (CN1-18)	/S-ON	A 轴/S-ON
	2	IN2 (CN1-3)	/P-CON	A 轴/P-CON
	3	IN3 (CN1-19)	POT	A 轴 POT
	4	IN4 (CN1-4)	NOT	A 轴 NOT
	5	IN5 (CN1-10)	/ALM-RST	b 轴/S-ON
	6	IN6 (CN1-26)	/CLR	b 轴/P-CON
	7	IN7 (CN1-11)	/PCL	b 轴 POT
	8	IN8 (CN1-27)	/NCL	b 轴 NOT
Un008	1	OUT1 (CN1-32)	ALM	A 轴 ALM
	2	OUT2 (CN1-33)	/COIN 或/V-CMP	A 轴/COIN 或/V-CMP
	3	OUT3 (CN1-34)	/TGON	A 轴/TGON
	4	OUT4 (CN1-39)	/S-RDY	b 轴 ALM
	5	OUT5 (CN1-40)	/CLT	b 轴/COIN 或/V-CMP
	6	OUT6 (CN1-41)	/BK	b 轴/TGON

监视号	显示 LED 号码	针号	出厂时的设定	
			单轴	双轴
Un009	1	PW (CN2□-12, -11)	□轴编码器 W 相	
	2	PV (CN2□-1, -6)	□轴编码器 V 相	
	3	PU (CN2□-2, -7)	□轴编码器 U 相	
	4	UVW 断线检测信号	□轴 UVW 断线检测	
	5	PC (CN2□-3, -8)	□轴编码器 C 相	
	6	PB (CN2□-4, -9)	□轴编码器 B 相	
	7	PA (CN2□-5, -10)	□轴编码器 A 相	
	8	ABC 断线检测信号	□轴 UVW 断线检测	

■ 监视模式的使用方法

下面所示为显示 b 轴 Un000 数据的操作步骤。(A 轴、b 轴伺服电机分别以 1000、1500r/min 的转速旋转时)

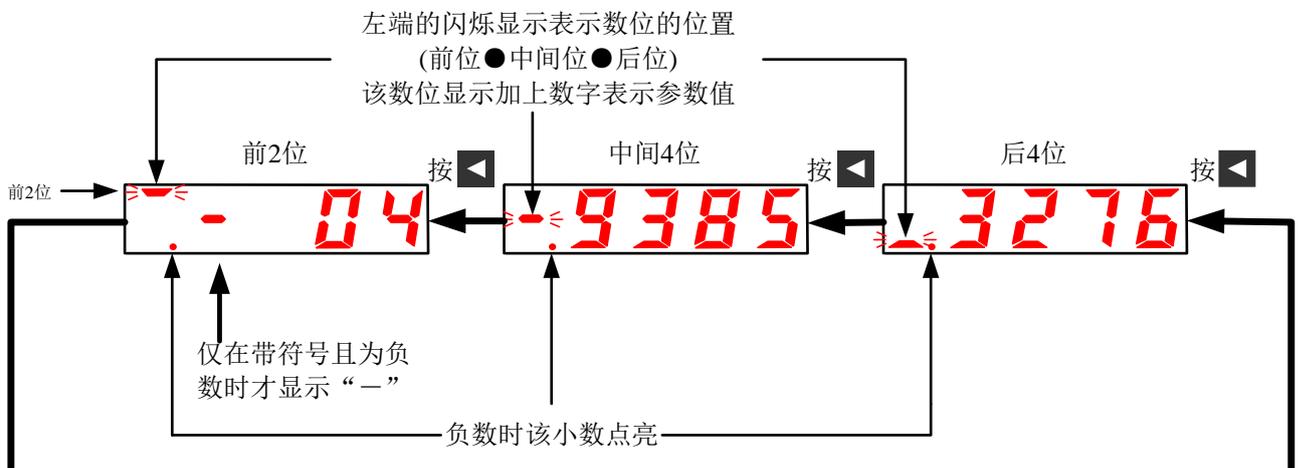
操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 F 功能键，选择监视模式	F	Un000
2	请按下 UP 键或 DOWN 键选择想要显示的监视号码 Un000	▲ ▼	Un000
3	请按下设置键，显示 Un000 数据，当前显示第 0 位小数点处于熄灭状态，故该显示为 A 轴的 Un000	S	1000
4	请按下 UP 键或 DOWN 键，当前显示第 0 位小数点处于常亮状态，故该显示为 b 轴的 Un000 数据	▲ ▼	1500
5	请按下设置键，返回监视号码显示。	S	Un000

■ 32 位 10 进制显示的读取方法

下面所示为显示 A 轴 Un010 数据的操作步骤。

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	请按下 F 功能键，选择监视模式	F	Un000
2	请按下 UP 键或 DOWN 键选择想要显示的监视号码 Un010	▲ ▼	Un010
3	请按下设置键，则显示 Un010 数据的后 4 位	S	-3276
4	请按下移位键，则显示 Un010 数据的中间 4 位	◀	-9385
5	再请按下移位键，则显示 Un010 数据的前 2 位 若再按下移位键，则恢复显示数据的后 4 位	◀	-04
6	请按下设置键，返回监视号码显示。	S	Un010

显示的读取方法归纳如下：



附录 A 用户参数一览表

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																					
P□000	功能选择基本开关	—	—	0010	Y																																																						
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; gap: 5px;"> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第3位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第2位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第1位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第0位</div> </div> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">旋转方向选择</th></tr> <tr><td>0</td><td>以CCW（逆时针）为正转方向</td></tr> <tr><td>1</td><td>以CW（顺时针）为正转方向（反转模式）</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">控制方式选择</th></tr> <tr><td>0</td><td>速度控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>1</td><td>位置控制（脉冲列指令）</td></tr> <tr><td>2</td><td>扭矩控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>3</td><td>内部设定速度控制（接点指令）</td></tr> <tr><td>4</td><td>内部设定速度控制（接点指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>5</td><td>内部设定速度控制（接点指令） ↔ 位置控制（脉冲列指令）</td></tr> <tr><td>6</td><td>内部设定速度控制（接点指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>7</td><td>位置控制（脉冲列指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>8</td><td>位置控制（脉冲列指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>9</td><td>扭矩控制（模拟量指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）</td></tr> <tr><td>A</td><td>速度控制（模拟量指令） ↔ 零钳位</td></tr> <tr><td>B</td><td>位置控制（脉冲列指令） ↔ 位置控制（脉冲禁止）</td></tr> <tr><td>C</td><td>内部位置控制</td></tr> <tr><td>D</td><td>速度控制（模拟量指令：PCL控制正转，NCL控制反转）</td></tr> <tr><td>E</td><td>主轴定向控制</td></tr> <tr><td>F</td><td>主轴速度/位置（Cs）控制</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">伺服OFF的停止方式</th></tr> <tr><td>0</td><td>反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态</td></tr> <tr><td>1</td><td>将电机置于惯性运行状态</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">超程（OT）时的停止方式</th></tr> <tr><td>0</td><td>反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态</td></tr> <tr><td>1</td><td>反接制动使电机减速停止，然后置于伺服锁定状态</td></tr> <tr><td>2</td><td>将电机置于惯性运行状态</td></tr> </table> </div> </div>	旋转方向选择		0	以CCW（逆时针）为正转方向	1	以CW（顺时针）为正转方向（反转模式）	控制方式选择		0	速度控制（模拟量指令）	1	位置控制（脉冲列指令）	2	扭矩控制（模拟量指令）	3	内部设定速度控制（接点指令）	4	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）	5	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 位置控制（脉冲列指令）	6	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）	7	位置控制（脉冲列指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）	8	位置控制（脉冲列指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）	9	扭矩控制（模拟量指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）	A	速度控制（模拟量指令） ↔ 零钳位	B	位置控制（脉冲列指令） ↔ 位置控制（脉冲禁止）	C	内部位置控制	D	速度控制（模拟量指令：PCL控制正转，NCL控制反转）	E	主轴定向控制	F	主轴速度/位置（Cs）控制	伺服OFF的停止方式		0	反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态	1	将电机置于惯性运行状态	超程（OT）时的停止方式		0	反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态	1	反接制动使电机减速停止，然后置于伺服锁定状态	2	将电机置于惯性运行状态				
旋转方向选择																																																											
0	以CCW（逆时针）为正转方向																																																										
1	以CW（顺时针）为正转方向（反转模式）																																																										
控制方式选择																																																											
0	速度控制（模拟量指令）																																																										
1	位置控制（脉冲列指令）																																																										
2	扭矩控制（模拟量指令）																																																										
3	内部设定速度控制（接点指令）																																																										
4	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）																																																										
5	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 位置控制（脉冲列指令）																																																										
6	内部设定速度控制（接点指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）																																																										
7	位置控制（脉冲列指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）																																																										
8	位置控制（脉冲列指令） ↔ 扭矩控制（模拟量指令）																																																										
9	扭矩控制（模拟量指令） ↔ 速度控制（模拟量指令）																																																										
A	速度控制（模拟量指令） ↔ 零钳位																																																										
B	位置控制（脉冲列指令） ↔ 位置控制（脉冲禁止）																																																										
C	内部位置控制																																																										
D	速度控制（模拟量指令：PCL控制正转，NCL控制反转）																																																										
E	主轴定向控制																																																										
F	主轴速度/位置（Cs）控制																																																										
伺服OFF的停止方式																																																											
0	反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态																																																										
1	将电机置于惯性运行状态																																																										
超程（OT）时的停止方式																																																											
0	反接制动使电机减速停止，然后置于自由滑行状态																																																										
1	反接制动使电机减速停止，然后置于伺服锁定状态																																																										
2	将电机置于惯性运行状态																																																										
P□001	功能选择基本开关 1	—	—	0001	Y																																																						
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; gap: 5px;"> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第3位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第2位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第1位</div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; display: flex; align-items: center; justify-content: center;">第0位</div> </div> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">编码器的使用方法</th></tr> <tr><td>0</td><td>将绝对值编码器用作绝对值编码器,使能绝对值数据串行输出(PG分频PAO口)</td></tr> <tr><td>1</td><td>将绝对值编码器用作增量编码器</td></tr> <tr><td>2</td><td>将绝对值编码器用作绝对值编码器,不使能绝对值数据串行输出</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">速度控制选项（T-REF分配）</th></tr> <tr><td>0</td><td>无</td></tr> <tr><td>1</td><td>将T-REF用作外部扭矩限制输入</td></tr> <tr><td>2</td><td>将T-REF用作扭矩前馈输入</td></tr> <tr><td>3</td><td>P-CL、N-CL“有效”时，将T-REF用作外部扭矩限制输入</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">扭矩控制选项（V-REF分配）</th></tr> <tr><td>0</td><td>无</td></tr> <tr><td>1</td><td>将V-REF用作外部扭矩限制输入</td></tr> <tr style="background-color: #f0f0f0;"><th colspan="2">加速度前馈形式选择</th></tr> <tr><td>0</td><td>加速度前馈类型1（滤波算法）</td></tr> <tr><td>1</td><td>加速度前馈类型2（快速算法）</td></tr> </table> </div> </div>	编码器的使用方法		0	将绝对值编码器用作绝对值编码器,使能绝对值数据串行输出(PG分频PAO口)	1	将绝对值编码器用作增量编码器	2	将绝对值编码器用作绝对值编码器,不使能绝对值数据串行输出	速度控制选项（T-REF分配）		0	无	1	将T-REF用作外部扭矩限制输入	2	将T-REF用作扭矩前馈输入	3	P-CL、N-CL“有效”时，将T-REF用作外部扭矩限制输入	扭矩控制选项（V-REF分配）		0	无	1	将V-REF用作外部扭矩限制输入	加速度前馈形式选择		0	加速度前馈类型1（滤波算法）	1	加速度前馈类型2（快速算法）																												
编码器的使用方法																																																											
0	将绝对值编码器用作绝对值编码器,使能绝对值数据串行输出(PG分频PAO口)																																																										
1	将绝对值编码器用作增量编码器																																																										
2	将绝对值编码器用作绝对值编码器,不使能绝对值数据串行输出																																																										
速度控制选项（T-REF分配）																																																											
0	无																																																										
1	将T-REF用作外部扭矩限制输入																																																										
2	将T-REF用作扭矩前馈输入																																																										
3	P-CL、N-CL“有效”时，将T-REF用作外部扭矩限制输入																																																										
扭矩控制选项（V-REF分配）																																																											
0	无																																																										
1	将V-REF用作外部扭矩限制输入																																																										
加速度前馈形式选择																																																											
0	加速度前馈类型1（滤波算法）																																																										
1	加速度前馈类型2（快速算法）																																																										

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																								
P□002	功能选择基本开关 2	---	---	0000	Y																									
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <table border="1"> <tr><td colspan="2">第二电子齿轮使能</td></tr> <tr><td>0</td><td>关闭第二电子齿轮，/P-CON信号作为P/PI切换</td></tr> <tr><td>1</td><td>使能第二电子齿轮，/P-CON信号作为第二电子齿轮切换</td></tr> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> </table>	第二电子齿轮使能		0	关闭第二电子齿轮，/P-CON信号作为P/PI切换	1	使能第二电子齿轮，/P-CON信号作为第二电子齿轮切换	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留					
第二电子齿轮使能																														
0	关闭第二电子齿轮，/P-CON信号作为P/PI切换																													
1	使能第二电子齿轮，/P-CON信号作为第二电子齿轮切换																													
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
P□003	功能选择基本开关 3	---	---	0000	Y																									
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <table border="1"> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">瞬间停电报警使能开关</td></tr> <tr><td>0</td><td>瞬间停电一个周期不报警</td></tr> <tr><td>1</td><td>瞬间停电一个周期报警</td></tr> <tr><td colspan="2">过载增强使能开关</td></tr> <tr><td>0</td><td>关闭过载增强功能</td></tr> <tr><td>1</td><td>使能过载增强功能（增强过载能力，适合用在频繁起停场合）</td></tr> </table>	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留	瞬间停电报警使能开关		0	瞬间停电一个周期不报警	1	瞬间停电一个周期报警	过载增强使能开关		0	关闭过载增强功能	1	使能过载增强功能（增强过载能力，适合用在频繁起停场合）					
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
瞬间停电报警使能开关																														
0	瞬间停电一个周期不报警																													
1	瞬间停电一个周期报警																													
过载增强使能开关																														
0	关闭过载增强功能																													
1	使能过载增强功能（增强过载能力，适合用在频繁起停场合）																													
P□004	功能选择基本开关 4	---	---	0100	Y																									
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <table border="1"> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td>1</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">预约常数（请勿变更）</td></tr> <tr><td>0</td><td>厂家保留</td></tr> <tr><td colspan="2">低频抖动抑制使能开关</td></tr> <tr><td>0</td><td>关闭低频抖动抑制</td></tr> <tr><td>1</td><td>使能低频抖动抑制</td></tr> <tr><td colspan="2">超差报警使能开关</td></tr> <tr><td>0</td><td>关闭超差报警检测</td></tr> <tr><td>1</td><td>使能超差报警检测（偏差计数器值大于P□523时报警）</td></tr> </table>	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	1	厂家保留	预约常数（请勿变更）		0	厂家保留	低频抖动抑制使能开关		0	关闭低频抖动抑制	1	使能低频抖动抑制	超差报警使能开关		0	关闭超差报警检测	1	使能超差报警检测（偏差计数器值大于P□523时报警）							
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
1	厂家保留																													
预约常数（请勿变更）																														
0	厂家保留																													
低频抖动抑制使能开关																														
0	关闭低频抖动抑制																													
1	使能低频抖动抑制																													
超差报警使能开关																														
0	关闭超差报警检测																													
1	使能超差报警检测（偏差计数器值大于P□523时报警）																													
P□100	速度环增益	1 ~ 2000	0.1Hz	400	N																									
P□101	速度环积分时间参数	1 ~ 40000	0.01ms	2000	N																									
P□102	位置环增益	1 ~ 20000	0.1/s	400	N																									

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																													
P□103	转动惯量比	0 ~ 20000	1%	0	N																														
P□104	第 2 速度环增益	1 ~ 20000	0.1Hz	400	N																														
P□105	第 2 速度环积分时间参数	1 ~ 40000	0.01ms	2000	N																														
P□106	第 2 位置环增益	1 ~ 20000	0.1/s	400	N																														
P□107	偏移（速度偏置）	0 ~ 450	1r/min	0	N																														
P□108	偏移叠加范围	0 ~ 5000	1 指令脉冲	10	N																														
P□109	前馈	0 ~ 100	1%	0	N																														
P□110	前馈滤波时间参数	0 ~ 640	0.1ms	0	N																														
P□111	加速度前馈百分比	0 ~ 100	1%	0	N																														
P□112	加速度前馈滤波时间参数	0 ~ 640	0.1ms	0	N																														
P□113	增益类应用开关	0000 ~ 0064	—	0004	Y																														
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> </div> <div> <p>模式开关选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>以内部扭矩指令为条件</td><td>（电平设定:P□114）</td></tr> <tr><td>1</td><td>以速度为条件</td><td>（电平设定:P□115）</td></tr> <tr><td>2</td><td>以加速度为条件</td><td>（电平设定:P□116）</td></tr> <tr><td>3</td><td>以偏移脉冲指令为条件</td><td>（电平设定:P□117）</td></tr> <tr><td>4</td><td>没有模式开关功能</td><td></td></tr> </table> <p>自动增益切换条件选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>无自动增益切换（固定到第一组增益）</td></tr> <tr><td>1</td><td>外部开关增益切换（G-SEL信号）</td></tr> <tr><td>2</td><td>扭矩百分比切换</td></tr> <tr><td>3</td><td>只在位置偏移条件下切换</td></tr> <tr><td>4</td><td>给定加速度数值（10r/min/s）</td></tr> <tr><td>5</td><td>给定速度数值</td></tr> <tr><td>6</td><td>有位置指令输入</td></tr> </table> <p>厂家保留</p> <p>厂家保留</p> </div> </div>							0	以内部扭矩指令为条件	（电平设定:P□114）	1	以速度为条件	（电平设定:P□115）	2	以加速度为条件	（电平设定:P□116）	3	以偏移脉冲指令为条件	（电平设定:P□117）	4	没有模式开关功能		0	无自动增益切换（固定到第一组增益）	1	外部开关增益切换（G-SEL信号）	2	扭矩百分比切换	3	只在位置偏移条件下切换	4	给定加速度数值（10r/min/s）	5	给定速度数值	6	有位置指令输入
0	以内部扭矩指令为条件	（电平设定:P□114）																																	
1	以速度为条件	（电平设定:P□115）																																	
2	以加速度为条件	（电平设定:P□116）																																	
3	以偏移脉冲指令为条件	（电平设定:P□117）																																	
4	没有模式开关功能																																		
0	无自动增益切换（固定到第一组增益）																																		
1	外部开关增益切换（G-SEL信号）																																		
2	扭矩百分比切换																																		
3	只在位置偏移条件下切换																																		
4	给定加速度数值（10r/min/s）																																		
5	给定速度数值																																		
6	有位置指令输入																																		
P□114	模式开关（扭矩指令）	0 ~ 300	1%	200	N																														
P□115	模式开关（速度指令）	0 ~ 10000	1r/min	0	N																														
P□116	模式开关（加速度指令）	0 ~ 3000	10r/min/s	0	N																														
P□117	模式开关（偏移脉冲）	0 ~ 10000	1 指令脉冲	0	N																														
P□118	增益切换延迟时间	0 ~ 20000	0.1ms（单轴）	0	N	0.2ms（双轴）																													
P□119	增益切换幅度	0 ~ 20000	自由	0	N																														
<p>P□113.1 = 2 时，单位：1%</p> <p>P□113.1 = 3 时，单位：1 指令脉冲</p> <p>P□113.1 = 4 时，单位：10r/min/s</p> <p>P□113.1 = 5 时，单位：1r/min</p> <p>P□113.1 = 6 时，单位：1 指令脉冲</p>																																			
P□120	位置增益切换时间	0 ~ 20000	0.1ms（单轴）	0	N	0.2ms（双轴）																													
P□121	增益切换切换滞环	0 ~ 20000	1 指令脉冲	0	N																														
P□122	摩擦负载	0 ~ 3000	1%	0	N																														
P□123	摩擦补偿速度滞环区	0 ~ 100	1r/min	0	Y																														
P□124	粘滞摩擦负载	0 ~ 20000	1%/1krpm	0	N																														
P□125	摩擦增益	0 ~ 30000		0	N																														
P□126	速度观测器周期	0 ~ 100	0.1ms	0/35/70	N																														

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																															
P□127	在线自动调谐类开关	---	---	1340	Y/N																																																
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="text-align: center;">第3位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第2位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第1位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第0位 <input type="checkbox"/></div> </div> </div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <th colspan="2">实时自动增益设置</th> <th>电源重启</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>无实时自动增益调整</td> <td rowspan="7" style="text-align: center; vertical-align: middle;">Y</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>常规模式（适合运行时负载惯量没有变化场合）</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>常规模式（适合运行时负载惯量变化很小场合）</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>常规模式（适合运行时负载惯量变化很大场合）</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>垂直负载（适合运行时负载惯量没有变化场合）</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>垂直负载（适合运行时负载惯量变化很小场合）</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>垂直负载（适合运行时负载惯量变化很大场合）</td> </tr> <tr> <th colspan="2">实时自动增益的机械刚性选择</th> <th>电源重启</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>可以选择实时自动增益调整时的机械刚性。此参数值设得越大，响应越快。</td> <td rowspan="3" style="text-align: center; vertical-align: middle;">N</td> </tr> <tr> <td>...</td> <td>如果此参数突然设得很大，系统增益会发生显著变化，导致机器有较大冲击。</td> </tr> <tr> <td>F</td> <td>建议先设一个较小值，在监视机器运行状况的同时逐步选择较大的刚性。</td> </tr> <tr> <th colspan="3">厂家保留</th> </tr> <tr> <th colspan="2">常规自动调整模式设置</th> <th>电源重启</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>旋转圈数：1圈，旋转方向：CCW → CW</td> <td rowspan="8" style="text-align: center; vertical-align: middle;">N</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>旋转圈数：2圈，旋转方向：CCW → CW</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>旋转圈数：3圈，旋转方向：CCW → CW</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>旋转圈数：4圈，旋转方向：CCW → CW</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>旋转圈数：1圈，旋转方向：CW → CCW</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>旋转圈数：2圈，旋转方向：CW → CCW</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>旋转圈数：3圈，旋转方向：CW → CCW</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>旋转圈数：4圈，旋转方向：CW → CCW</td> </tr> </table> </div>	实时自动增益设置		电源重启	0	无实时自动增益调整	Y	1	常规模式（适合运行时负载惯量没有变化场合）	2	常规模式（适合运行时负载惯量变化很小场合）	3	常规模式（适合运行时负载惯量变化很大场合）	4	垂直负载（适合运行时负载惯量没有变化场合）	5	垂直负载（适合运行时负载惯量变化很小场合）	6	垂直负载（适合运行时负载惯量变化很大场合）	实时自动增益的机械刚性选择		电源重启	0	可以选择实时自动增益调整时的机械刚性。此参数值设得越大，响应越快。	N	...	如果此参数突然设得很大，系统增益会发生显著变化，导致机器有较大冲击。	F	建议先设一个较小值，在监视机器运行状况的同时逐步选择较大的刚性。	厂家保留			常规自动调整模式设置		电源重启	0	旋转圈数：1圈，旋转方向：CCW → CW	N	1	旋转圈数：2圈，旋转方向：CCW → CW	2	旋转圈数：3圈，旋转方向：CCW → CW	3	旋转圈数：4圈，旋转方向：CCW → CW	4	旋转圈数：1圈，旋转方向：CW → CCW	5	旋转圈数：2圈，旋转方向：CW → CCW	6	旋转圈数：3圈，旋转方向：CW → CCW	7	旋转圈数：4圈，旋转方向：CW → CCW	
实时自动增益设置		电源重启																																																			
0	无实时自动增益调整	Y																																																			
1	常规模式（适合运行时负载惯量没有变化场合）																																																				
2	常规模式（适合运行时负载惯量变化很小场合）																																																				
3	常规模式（适合运行时负载惯量变化很大场合）																																																				
4	垂直负载（适合运行时负载惯量没有变化场合）																																																				
5	垂直负载（适合运行时负载惯量变化很小场合）																																																				
6	垂直负载（适合运行时负载惯量变化很大场合）																																																				
实时自动增益的机械刚性选择		电源重启																																																			
0	可以选择实时自动增益调整时的机械刚性。此参数值设得越大，响应越快。	N																																																			
...	如果此参数突然设得很大，系统增益会发生显著变化，导致机器有较大冲击。																																																				
F	建议先设一个较小值，在监视机器运行状况的同时逐步选择较大的刚性。																																																				
厂家保留																																																					
常规自动调整模式设置		电源重启																																																			
0	旋转圈数：1圈，旋转方向：CCW → CW	N																																																			
1	旋转圈数：2圈，旋转方向：CCW → CW																																																				
2	旋转圈数：3圈，旋转方向：CCW → CW																																																				
3	旋转圈数：4圈，旋转方向：CCW → CW																																																				
4	旋转圈数：1圈，旋转方向：CW → CCW																																																				
5	旋转圈数：2圈，旋转方向：CW → CCW																																																				
6	旋转圈数：3圈，旋转方向：CW → CCW																																																				
7	旋转圈数：4圈，旋转方向：CW → CCW																																																				
P□200	位置控制指令形态选择开关	---	---	0000	Y																																																
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="text-align: center;">第3位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第2位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第1位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第0位 <input type="checkbox"/></div> </div> </div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <th colspan="2">偏移脉冲清除方式</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>伺服OFF时清除偏移脉冲，超程时不清除偏移脉冲</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>伺服OFF或超程时，不清除偏移脉冲</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>伺服OFF或超程时（零钳位除外）清除偏移脉冲</td> </tr> <tr> <th colspan="2">指令脉冲形态</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>符号+脉冲</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>CW+CCW</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>A相+B相（1倍频）</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>A相+B相（2倍频）</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>A相+B相（4倍频）</td> </tr> <tr> <th colspan="2">指令脉冲信号取反</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>PULS指令不取反，SIGN指令不取反</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>PULS指令不取反，SIGN指令取反</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>PULS指令取反，SIGN指令不取反</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>PULS指令取反，SIGN指令取反</td> </tr> <tr> <th colspan="2">滤波器选择</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>总线驱动器信号指令输入滤波器</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>集电极开路信号指令输入滤波器</td> </tr> </table> </div>	偏移脉冲清除方式		0	伺服OFF时清除偏移脉冲，超程时不清除偏移脉冲	1	伺服OFF或超程时，不清除偏移脉冲	2	伺服OFF或超程时（零钳位除外）清除偏移脉冲	指令脉冲形态		0	符号+脉冲	1	CW+CCW	2	A相+B相（1倍频）	3	A相+B相（2倍频）	4	A相+B相（4倍频）	指令脉冲信号取反		0	PULS指令不取反，SIGN指令不取反	1	PULS指令不取反，SIGN指令取反	2	PULS指令取反，SIGN指令不取反	3	PULS指令取反，SIGN指令取反	滤波器选择		0	总线驱动器信号指令输入滤波器	1	集电极开路信号指令输入滤波器																
偏移脉冲清除方式																																																					
0	伺服OFF时清除偏移脉冲，超程时不清除偏移脉冲																																																				
1	伺服OFF或超程时，不清除偏移脉冲																																																				
2	伺服OFF或超程时（零钳位除外）清除偏移脉冲																																																				
指令脉冲形态																																																					
0	符号+脉冲																																																				
1	CW+CCW																																																				
2	A相+B相（1倍频）																																																				
3	A相+B相（2倍频）																																																				
4	A相+B相（4倍频）																																																				
指令脉冲信号取反																																																					
0	PULS指令不取反，SIGN指令不取反																																																				
1	PULS指令不取反，SIGN指令取反																																																				
2	PULS指令取反，SIGN指令不取反																																																				
3	PULS指令取反，SIGN指令取反																																																				
滤波器选择																																																					
0	总线驱动器信号指令输入滤波器																																																				
1	集电极开路信号指令输入滤波器																																																				
P□201	PG 分频数	2500	1P/rev	2500	Y																																																
P□202	第 1 电子齿轮比（分子）	1 ~ 1073741823	---	1	Y																																																
P□204	第 1 电子齿轮比（分母）	1 ~ 1073741823	---	1	Y																																																
P□206	第 2 电子齿轮比（分子）	1 ~ 1073741823	---	1	Y																																																

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																										
P□208	位置指令加减速时间参数	0 ~ 6400	0.1ms	0	N																											
P□209	位置指令滤波形式选择	0 ~ 1	---	0	Y																											
P□300	速度指令输入增益	0 ~ 3000	(r/min) /V	150	N																											
P□301	内部速度 1	0 ~ 6000	1r/min	100	N																											
P□302	内部速度 2	0 ~ 6000	1r/min	200	N																											
P□303	内部速度 3	0 ~ 6000	1r/min	300	N																											
P□304	微动 (JOG) 速度	0 ~ 6000	1r/min	500	N																											
P□305	软起动加速时间	0 ~ 10000	1ms	0	N																											
P□306	软起动减速时间	0 ~ 10000	1ms	0	N																											
P□307	速度指令滤波常数	0 ~ 10000	1ms	0	N																											
P□308	S 曲线上升时间	0 ~ 10000	1ms	0	N																											
P□309	速度指令曲线形式	---	---	0000	Y																											
<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">软启动方式</th> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td>梯形</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td>S曲线</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td>加减速滤波</td> </tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">加减滤波形式</th> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td>一次滤波</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td>二次滤波</td> </tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">S曲线比率选择</th> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td>接近线性</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td>低</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td>中</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">3</td> <td>高</td> </tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">厂家保留</th> </tr> </table> </div> </div>							软启动方式		0	梯形	1	S曲线	2	加减速滤波	加减滤波形式		0	一次滤波	1	二次滤波	S曲线比率选择		0	接近线性	1	低	2	中	3	高	厂家保留	
软启动方式																																
0	梯形																															
1	S曲线																															
2	加减速滤波																															
加减滤波形式																																
0	一次滤波																															
1	二次滤波																															
S曲线比率选择																																
0	接近线性																															
1	低																															
2	中																															
3	高																															
厂家保留																																
P□400	扭矩指令输入增益	10 ~ 100	0.1V/额定扭矩	30	N																											
P□401	扭矩指令滤波器时间参数	0 ~ 250	0.1ms	4	N																											
P□402	第二扭矩指令滤波器时间参数	0 ~ 250	0.1ms	4	N																											
P□403	正转扭矩限制	0 ~ 300	1%	300	N																											
P□404	反转扭矩限制	0 ~ 300	1%	300	N																											
P□405	正转扭矩外部限制	0 ~ 300	1%	100	N																											
P□406	反转扭矩外部限制	0 ~ 300	1%	100	N																											
P□407	反接制动扭矩限制	0 ~ 300	1%	300	N																											
P□408	扭矩控制时的速度限制	0 ~ 6000	1r/min	1500	N																											
P□409	陷波滤波器 1 段频率	50 ~ 5000	1Hz	5000	N																											
P□410	陷波滤波器 1 段深度	0 ~ 100	---	10	N																											
P□411	陷波滤波器 2 段频率	50 ~ 5000	1Hz	5000	N																											
P□412	陷波滤波器 2 段深度	0 ~ 100	---	10	N																											
P□413	B 型振动频率	10 ~ 1000	0.1Hz	1000	N																											
P□414	B 型振动阻尼	0 ~ 200	---	25	N																											
P□500	定位完成宽度	0 ~ 1073741823	1 指令单位	10	N																											
P□502	旋转检出值	0 ~ 3000	1r/min	20	N																											
P□503	速度一致信号输出范围	0 ~ 100	1r/min	10	N																											
P□504	零箝位速度值	0 ~ 3000	1r/min	10	N																											
P□505	伺服 On 等待时间	-2000 ~ +2000	ms	0	N																											
P□506	制动器指令—伺服 OFF 延迟时间	0 ~ 500	10ms	0	N																											
P□507	制动器指令输出速度值	0 ~ 6000	1r/min	100	N																											
P□508	伺服 OFF—制动器指令等待时间	10 ~ 100	10ms	50	N																											

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																														
P□509	输入信号选择 1	---	---	4321	Y	8765（双轴/b）																																																														
	<div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;"> H <input type="checkbox"/> 第3位 <input type="checkbox"/> 第2位 <input type="checkbox"/> 第1位 <input type="checkbox"/> 第0位 </div> <div style="border: 1px solid black; padding: 5px;"> <p>/S-ON信号分配</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>将信号一直固定为“无效”</td></tr> <tr><td>1</td><td>IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>2</td><td>IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>3</td><td>IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>4</td><td>IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>5</td><td>IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>6</td><td>IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>7</td><td>IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>8</td><td>IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>9</td><td>将信号一直固定为“有效”</td></tr> </table> <p>/P-CON信号分配（为ON时P控制）</p> <table border="1"> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> </table> <p>P-OT信号分配（为OFF时禁止正转侧驱动）</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>将信号一直固定为“禁止正转侧驱动”</td></tr> <tr><td>1</td><td>IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>2</td><td>IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>3</td><td>IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>4</td><td>IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>5</td><td>IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>6</td><td>IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>7</td><td>IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>8</td><td>IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>9</td><td>将信号一直固定为“允许正转侧驱动”</td></tr> </table> <p>N-OT信号分配（为OFF时禁止反转侧驱动）</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>将信号一直固定为“禁止反转侧驱动”</td></tr> <tr><td>1</td><td>IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>2</td><td>IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>3</td><td>IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>4</td><td>IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>5</td><td>IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>6</td><td>IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>7</td><td>IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>8</td><td>IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>9</td><td>将信号一直固定为“允许反转侧驱动”</td></tr> </table> </div> </div>	0	将信号一直固定为“无效”	1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效	2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效	3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效	4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效	5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效	6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效	7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效	8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效	9	将信号一直固定为“有效”	0-9	同上	0	将信号一直固定为“禁止正转侧驱动”	1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效	2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效	3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效	4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效	5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效	6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效	7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效	8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效	9	将信号一直固定为“允许正转侧驱动”	0	将信号一直固定为“禁止反转侧驱动”	1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效	2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效	3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效	4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效	5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效	6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效	7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效	8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效	9	将信号一直固定为“允许反转侧驱动”					
0	将信号一直固定为“无效”																																																																			
1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效																																																																			
2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效																																																																			
3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效																																																																			
4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效																																																																			
5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效																																																																			
6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效																																																																			
7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效																																																																			
8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效																																																																			
9	将信号一直固定为“有效”																																																																			
0-9	同上																																																																			
0	将信号一直固定为“禁止正转侧驱动”																																																																			
1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效																																																																			
2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效																																																																			
3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效																																																																			
4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效																																																																			
5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效																																																																			
6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效																																																																			
7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效																																																																			
8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效																																																																			
9	将信号一直固定为“允许正转侧驱动”																																																																			
0	将信号一直固定为“禁止反转侧驱动”																																																																			
1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效																																																																			
2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效																																																																			
3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效																																																																			
4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效																																																																			
5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效																																																																			
6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效																																																																			
7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效																																																																			
8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效																																																																			
9	将信号一直固定为“允许反转侧驱动”																																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																	
P□510	输入信号选择 2	---	---	8765（单轴）	Y	0000（双轴）																																	
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="text-align: center;">第3位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第2位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第1位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第0位 <input type="checkbox"/></div> </div> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/ALM-RST信号分配（从OFF变为ON时清除报警）</th> </tr> <tr><td>0</td><td>将信号一直固定为“OFF”</td></tr> <tr><td>1</td><td>IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>2</td><td>IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>3</td><td>IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>4</td><td>IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>5</td><td>IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>6</td><td>IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>7</td><td>IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>8</td><td>IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效</td></tr> <tr><td>9</td><td>将信号一直固定为“ON”</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/CLR信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/P-CL信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/N-CL信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> </table> </div> </div>	/ALM-RST信号分配（从OFF变为ON时清除报警）		0	将信号一直固定为“OFF”	1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效	2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效	3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效	4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效	5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效	6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效	7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效	8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效	9	将信号一直固定为“ON”	/CLR信号分配		0-9	与/S-ON信号变换相同	/P-CL信号分配		0-9	同上	/N-CL信号分配		0-9	同上				
/ALM-RST信号分配（从OFF变为ON时清除报警）																																							
0	将信号一直固定为“OFF”																																						
1	IN1（CN1-18）的输入信号为ON时有效																																						
2	IN2（CN1-3）的输入信号为ON时有效																																						
3	IN3（CN1-19）的输入信号为ON时有效																																						
4	IN4（CN1-4）的输入信号为ON时有效																																						
5	IN5（CN1-10）的输入信号为ON时有效																																						
6	IN6（CN1-26）的输入信号为ON时有效																																						
7	IN7（CN1-11）的输入信号为ON时有效																																						
8	IN8（CN1-27）的输入信号为ON时有效																																						
9	将信号一直固定为“ON”																																						
/CLR信号分配																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						
/P-CL信号分配																																							
0-9	同上																																						
/N-CL信号分配																																							
0-9	同上																																						
P□511	输入信号选择 3	---	---	0000	Y																																		
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="text-align: center;">第3位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第2位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第1位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第0位 <input type="checkbox"/></div> </div> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/G-SEL信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS0信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS1信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS2信号分配</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>同上</td></tr> </table> </div> </div>	/G-SEL信号分配		0-9	与/S-ON信号变换相同	/POS0信号分配		0-9	同上	/POS1信号分配		0-9	同上	/POS2信号分配		0-9	同上																						
/G-SEL信号分配																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						
/POS0信号分配																																							
0-9	同上																																						
/POS1信号分配																																							
0-9	同上																																						
/POS2信号分配																																							
0-9	同上																																						
P□512	输入信号选择 4	---	---	0000	Y																																		
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> H <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="text-align: center;">第3位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第2位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第1位 <input type="checkbox"/></div> <div style="text-align: center;">第0位 <input type="checkbox"/></div> </div> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/HOME-REF</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS-START</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS-STEP</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> <tr style="background-color: #333; color: white;"> <th colspan="2">/POS-START-HOME</th> </tr> <tr><td>0-9</td><td>与/S-ON信号变换相同</td></tr> </table> </div> </div>	/HOME-REF		0-9	与/S-ON信号变换相同	/POS-START		0-9	与/S-ON信号变换相同	/POS-STEP		0-9	与/S-ON信号变换相同	/POS-START-HOME		0-9	与/S-ON信号变换相同																						
/HOME-REF																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						
/POS-START																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						
/POS-STEP																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						
/POS-START-HOME																																							
0-9	与/S-ON信号变换相同																																						

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																				
P□513	输出信号选择 1	—	—	4321	Y	0321 (双轴/A) 0654 (双轴/b)																				
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <p>伺服报警信号分配 (ALM)</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>无效 (不使用该信号)</td></tr> <tr><td>1</td><td>通过OUT1 (CNI-32) 输出端子输出该上述信号</td></tr> <tr><td>2</td><td>通过OUT2 (CNI-33) 输出端子输出该上述信号</td></tr> <tr><td>3</td><td>通过OUT3 (CNI-34) 输出端子输出该上述信号</td></tr> <tr><td>4</td><td>通过OUT4 (CNI-39) 输出端子输出该上述信号</td></tr> <tr><td>5</td><td>通过OUT5 (CNI-40) 输出端子输出该上述信号</td></tr> <tr><td>6</td><td>通过OUT6 (CNI-41) 输出端子输出该上述信号</td></tr> </table> <p>定位完成信号分配 (/COIN) / 同速检测信号分配 (/V-CMP)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>电机旋转检测信号分配 (/TGON)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>伺服准备就绪信号分配 (/S-RDY)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table>	0	无效 (不使用该信号)	1	通过OUT1 (CNI-32) 输出端子输出该上述信号	2	通过OUT2 (CNI-33) 输出端子输出该上述信号	3	通过OUT3 (CNI-34) 输出端子输出该上述信号	4	通过OUT4 (CNI-39) 输出端子输出该上述信号	5	通过OUT5 (CNI-40) 输出端子输出该上述信号	6	通过OUT6 (CNI-41) 输出端子输出该上述信号	0-6	同上	0-6	同上	0-6	同上					
0	无效 (不使用该信号)																									
1	通过OUT1 (CNI-32) 输出端子输出该上述信号																									
2	通过OUT2 (CNI-33) 输出端子输出该上述信号																									
3	通过OUT3 (CNI-34) 输出端子输出该上述信号																									
4	通过OUT4 (CNI-39) 输出端子输出该上述信号																									
5	通过OUT5 (CNI-40) 输出端子输出该上述信号																									
6	通过OUT6 (CNI-41) 输出端子输出该上述信号																									
0-6	同上																									
0-6	同上																									
0-6	同上																									
P□514	输出信号选择 2	—	—	0065	Y	0000 (双轴)																				
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <p>扭矩限制输出信号分配 (/CLT)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>与ALM信号变换相同</td></tr> </table> <p>制动器信号分配 (/BK)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>编码器原点信号分配 (/PGC)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>厂家保留</p>	0-6	与ALM信号变换相同	0-6	同上	0-6	同上																			
0-6	与ALM信号变换相同																									
0-6	同上																									
0-6	同上																									
P□515	输出信号选择 3	—	—	0000	Y																					
	<p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>H</p> <p>内部位置控制到位时当前数据组号bit0信号分配 (/InPosNum0)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>内部位置控制到位时当前数据组号bit1信号分配 (/InPosNum1)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>内部位置控制到位时当前数据组号bit2信号分配 (/InPosNum2)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table> <p>内部位置控制到位时当前数据组号bit3信号分配 (/InPosNum3)</p> <table border="1"> <tr><td>0-6</td><td>同上</td></tr> </table>	0-6	同上	0-6	同上	0-6	同上	0-6	同上																	
0-6	同上																									
0-6	同上																									
0-6	同上																									
0-6	同上																									
P□516	输入信号选择 5	—	—	—	N																					
P□517	输入端口滤波时间参数	0 ~ 1000	0.1ms	1	N																					
P□518	报警输入滤波时间参数	0 ~ 3	0.1ms	1	N																					

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注										
P□519	输入端口信号有效电平选择 1	---	---	0000	N											
	<p>IN1(CN1-18)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>输入信号ON (L电平) 时有效</td></tr> <tr><td>1</td><td>输入信号OFF (H电平) 时有效</td></tr> </table> <p>IN2(CN1-3)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>IN3(CN1-19)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>IN4(CN1-4)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table>						0	输入信号ON (L电平) 时有效	1	输入信号OFF (H电平) 时有效	0-1	同上	0-1	同上	0-1	同上
0	输入信号ON (L电平) 时有效															
1	输入信号OFF (H电平) 时有效															
0-1	同上															
0-1	同上															
0-1	同上															
P□520	输入端口信号逻辑选择 2	---	---	0000	N											
	<p>IN5(CN1-10)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>与CN1-18输入电平选择相同</td></tr> </table> <p>IN6(CN1-26)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>IN7(CN1-11)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>IN8(CN1-27)输入有效电平选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table>						0-1	与CN1-18输入电平选择相同	0-1	同上	0-1	同上	0-1	同上		
0-1	与CN1-18输入电平选择相同															
0-1	同上															
0-1	同上															
0-1	同上															
P□521	输出端口信号取反选择 1	---	---	0000	N											
	<p>OUT1(CN1-32)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>不取反</td></tr> <tr><td>1</td><td>取反</td></tr> </table> <p>OUT2(CN1-33)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>OUT3(CN1-34)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>OUT4(CN1-39)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table>						0	不取反	1	取反	0-1	同上	0-1	同上	0-1	同上
0	不取反															
1	取反															
0-1	同上															
0-1	同上															
0-1	同上															
P□522	输出端口信号取反选择 2	---	---	0000	N											
	<p>OUT5(CN1-40)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>OUT6(CN1-41)输出取反选择</p> <table border="1"> <tr><td>0-1</td><td>同上</td></tr> </table> <p>厂家保留</p>						0-1	同上	0-1	同上						
0-1	同上															
0-1	同上															
P□523	偏移脉冲溢出电平	1 ~ 1073741823	1 指令单位	524288	N											

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																										
P□600	轴地址（Modbus/Canopen/USB）	1 ~ 127	---	1（A 轴）	Y	2（b 轴）																																																										
P□601	RS-485 通讯参数选择开关	---	---	0151	Y																																																											
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 10px;"> <p>H</p> <p>第3位 <input type="checkbox"/> 第2位 <input type="checkbox"/> 第1位 <input type="checkbox"/> 第0位 <input type="checkbox"/></p> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">通讯波特率选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>4800 bps</td></tr> <tr><td>1</td><td>9600 bps</td></tr> <tr><td>2</td><td>19200 bps</td></tr> <tr><td>3</td><td>38400 bps</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">通讯协议选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>7, N, 2</td></tr> <tr><td>1</td><td>7, E, 1</td></tr> <tr><td>2</td><td>7, O, 1</td></tr> <tr><td>3</td><td>8, N, 2</td></tr> <tr><td>4</td><td>8, E, 1</td></tr> <tr><td>5</td><td>8, O, 1</td></tr> <tr><td>6</td><td>8, N, 2</td></tr> <tr><td>7</td><td>8, E, 1</td></tr> <tr><td>8</td><td>8, O, 1</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">厂家保留</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td> </td><td> </td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">厂家保留</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td> </td><td> </td></tr> </tbody> </table> </div> </div> <div style="margin-left: 20px; margin-top: 10px;"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tbody> <tr> <td style="width: 50px;">0</td> <td>7, N, 2</td> <td rowspan="5" style="text-align: center; vertical-align: middle;">Modbus, ASCII方式</td> </tr> <tr><td>1</td><td>7, E, 1</td></tr> <tr><td>2</td><td>7, O, 1</td></tr> <tr><td>3</td><td>8, N, 2</td></tr> <tr><td>4</td><td>8, E, 1</td></tr> <tr> <td>5</td> <td>8, O, 1</td> <td rowspan="4" style="text-align: center; vertical-align: middle;">Modbus, RTU方式</td> </tr> <tr><td>6</td><td>8, N, 2</td></tr> <tr><td>7</td><td>8, E, 1</td></tr> <tr><td>8</td><td>8, O, 1</td></tr> </tbody> </table> </div>						通讯波特率选择		0	4800 bps	1	9600 bps	2	19200 bps	3	38400 bps	通讯协议选择		0	7, N, 2	1	7, E, 1	2	7, O, 1	3	8, N, 2	4	8, E, 1	5	8, O, 1	6	8, N, 2	7	8, E, 1	8	8, O, 1	厂家保留				厂家保留				0	7, N, 2	Modbus, ASCII方式	1	7, E, 1	2	7, O, 1	3	8, N, 2	4	8, E, 1	5	8, O, 1	Modbus, RTU方式	6	8, N, 2	7	8, E, 1	8	8, O, 1
通讯波特率选择																																																																
0	4800 bps																																																															
1	9600 bps																																																															
2	19200 bps																																																															
3	38400 bps																																																															
通讯协议选择																																																																
0	7, N, 2																																																															
1	7, E, 1																																																															
2	7, O, 1																																																															
3	8, N, 2																																																															
4	8, E, 1																																																															
5	8, O, 1																																																															
6	8, N, 2																																																															
7	8, E, 1																																																															
8	8, O, 1																																																															
厂家保留																																																																
厂家保留																																																																
0	7, N, 2	Modbus, ASCII方式																																																														
1	7, E, 1																																																															
2	7, O, 1																																																															
3	8, N, 2																																																															
4	8, E, 1																																																															
5	8, O, 1	Modbus, RTU方式																																																														
6	8, N, 2																																																															
7	8, E, 1																																																															
8	8, O, 1																																																															
P□602	RS-485 通讯超时参数	0 ~ 1000	100ms	0	N																																																											
P□603	CANopen 通讯参数选择开关	---	---	0004	Y																																																											
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 10px;"> <p>H</p> <p>第3位 <input type="checkbox"/> 第2位 <input type="checkbox"/> 第1位 <input type="checkbox"/> 第0位 <input type="checkbox"/></p> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">CAN通讯波特率选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>50K bps</td></tr> <tr><td>1</td><td>100K bps</td></tr> <tr><td>2</td><td>125K bps</td></tr> <tr><td>3</td><td>250K bps</td></tr> <tr><td>4</td><td>500K bps</td></tr> <tr><td>5</td><td>1M bps</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">厂家保留</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td> </td><td> </td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">厂家保留</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td> </td><td> </td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">CANopen通讯使能开关</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>关闭CANopen通讯</td></tr> <tr><td>1</td><td>使能CANopen通讯</td></tr> </tbody> </table> </div> </div>						CAN通讯波特率选择		0	50K bps	1	100K bps	2	125K bps	3	250K bps	4	500K bps	5	1M bps	厂家保留				厂家保留				CANopen通讯使能开关		0	关闭CANopen通讯	1	使能CANopen通讯																														
CAN通讯波特率选择																																																																
0	50K bps																																																															
1	100K bps																																																															
2	125K bps																																																															
3	250K bps																																																															
4	500K bps																																																															
5	1M bps																																																															
厂家保留																																																																
厂家保留																																																																
CANopen通讯使能开关																																																																
0	关闭CANopen通讯																																																															
1	使能CANopen通讯																																																															

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																																																																																																										
P□610	第 8 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																																																																																																											
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																																																																																																															
P□611	第 8 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																																																																																																											
P□612	第 8 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																																																																																																											
P□613	第 8 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																																																																																																											
P□614	第 8 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																																																																																																											
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="text-align: center;">H</td> <td style="text-align: center;">第3位</td> <td style="text-align: center;">第2位</td> <td style="text-align: center;">第1位</td> <td style="text-align: center;">第0位</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">□</td> <td style="border: none;"></td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">数据组换步条件1类型</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">0 无条件</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">1 延迟</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">数据组换步条件2类型</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">0 无条件</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">1 延迟</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">换步条件1和换步条件2间逻辑</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">0 无连接</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">1 与 (AND)</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">2 或 (OR)</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">换步过渡方式</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">0 Aborting</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">1 Buffered</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">2 BlendingLow</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">3 BlendingPrevious</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">4 BlendingNext</td> </tr> <tr> <td style="border: none;"></td> <td colspan="4" style="border: none;"></td> <td style="border: none; text-align: center;">5 BlendingHigh</td> </tr> </table>						H	第3位	第2位	第1位	第0位			□	□	□	□							数据组换步条件1类型						0 无条件						1 延迟						2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿						3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平						数据组换步条件2类型						0 无条件						1 延迟						2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿						3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平						换步条件1和换步条件2间逻辑						0 无连接						1 与 (AND)						2 或 (OR)						换步过渡方式						0 Aborting						1 Buffered						2 BlendingLow						3 BlendingPrevious						4 BlendingNext						5 BlendingHigh
H	第3位	第2位	第1位	第0位																																																																																																																																												
	□	□	□	□																																																																																																																																												
					数据组换步条件1类型																																																																																																																																											
					0 无条件																																																																																																																																											
					1 延迟																																																																																																																																											
					2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																																																																																																											
					3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																																																																																																											
					数据组换步条件2类型																																																																																																																																											
					0 无条件																																																																																																																																											
					1 延迟																																																																																																																																											
					2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																																																																																																											
					3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																																																																																																											
					换步条件1和换步条件2间逻辑																																																																																																																																											
					0 无连接																																																																																																																																											
					1 与 (AND)																																																																																																																																											
					2 或 (OR)																																																																																																																																											
					换步过渡方式																																																																																																																																											
					0 Aborting																																																																																																																																											
					1 Buffered																																																																																																																																											
					2 BlendingLow																																																																																																																																											
					3 BlendingPrevious																																																																																																																																											
					4 BlendingNext																																																																																																																																											
					5 BlendingHigh																																																																																																																																											
P□615	第 8 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																																											
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																																																																																																															
P□616	第 8 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																																											
	同上																																																																																																																																															
P□617	第 8 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	9	Y																																																																																																																																											

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□618	第 9 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□619	第 9 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□620	第 9 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□621	第 9 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□622	第 9 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□623	第 9 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□624	第 9 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□625	第 9 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	10	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																																																																																																										
P□626	第 10 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																																																																																																											
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																																																																																																															
P□627	第 10 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																																																																																																											
P□628	第 10 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																																																																																																											
P□629	第 10 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																																																																																																											
P□630	第 10 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																																																																																																											
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="text-align: center;">H</td> <td style="text-align: center;">第3位</td> <td style="text-align: center;">第2位</td> <td style="text-align: center;">第1位</td> <td style="text-align: center;">第0位</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">□</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">数据组换步条件1类型</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td colspan="5">无条件</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td colspan="5">延迟</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td colspan="5">信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">3</td> <td colspan="5">信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td> </tr> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">数据组换步条件2类型</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td colspan="5">无条件</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td colspan="5">延迟</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td colspan="5">信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">3</td> <td colspan="5">信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td> </tr> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">换步条件1和换步条件2间逻辑</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td colspan="5">无连接</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td colspan="5">与 (AND)</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td colspan="5">或 (OR)</td> </tr> <tr> <td colspan="6" style="text-align: center;">换步过渡方式</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td colspan="5">Aborting</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td colspan="5">Buffered</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">2</td> <td colspan="5">BlendingLow</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">3</td> <td colspan="5">BlendingPrevious</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">4</td> <td colspan="5">BlendingNext</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">5</td> <td colspan="5">BlendingHigh</td> </tr> </table>						H	第3位	第2位	第1位	第0位		□	□	□	□	□		数据组换步条件1类型						0	无条件					1	延迟					2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿					3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平					数据组换步条件2类型						0	无条件					1	延迟					2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿					3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平					换步条件1和换步条件2间逻辑						0	无连接					1	与 (AND)					2	或 (OR)					换步过渡方式						0	Aborting					1	Buffered					2	BlendingLow					3	BlendingPrevious					4	BlendingNext					5	BlendingHigh				
H	第3位	第2位	第1位	第0位																																																																																																																																												
□	□	□	□	□																																																																																																																																												
数据组换步条件1类型																																																																																																																																																
0	无条件																																																																																																																																															
1	延迟																																																																																																																																															
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																																																																																																															
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																																																																																																															
数据组换步条件2类型																																																																																																																																																
0	无条件																																																																																																																																															
1	延迟																																																																																																																																															
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																																																																																																															
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																																																																																																															
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																																																																																																																
0	无连接																																																																																																																																															
1	与 (AND)																																																																																																																																															
2	或 (OR)																																																																																																																																															
换步过渡方式																																																																																																																																																
0	Aborting																																																																																																																																															
1	Buffered																																																																																																																																															
2	BlendingLow																																																																																																																																															
3	BlendingPrevious																																																																																																																																															
4	BlendingNext																																																																																																																																															
5	BlendingHigh																																																																																																																																															
P□631	第 10 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																																											
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																																																																																																															
P□632	第 10 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																																											
	同上																																																																																																																																															
P□633	第 10 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	11	Y																																																																																																																																											

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																		
P□634	第 11 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																							
P□635	第 11 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																			
P□636	第 11 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																			
P□637	第 11 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																			
P□638	第 11 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; width: 100px;"> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; margin: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; margin: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; margin: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid black; width: 20px; height: 20px; margin: 5px;"></div> </div> </div> <div> <p>数据组换步条件1类型</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> </table> <p>数据组换步条件2类型</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> </table> <p>换步条件1和换步条件2间逻辑</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> </table> <p>换步过渡方式</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
0	无条件																																							
1	延迟																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																							
0	无条件																																							
1	延迟																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																							
0	无连接																																							
1	与 (AND)																																							
2	或 (OR)																																							
0	Aborting																																							
1	Buffered																																							
2	BlendingLow																																							
3	BlendingPrevious																																							
4	BlendingNext																																							
5	BlendingHigh																																							
P□639	第 11 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																							
P□640	第 11 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																			
	同上																																							
P□641	第 11 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	12	Y																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□642	第 12 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□643	第 12 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□644	第 12 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□645	第 12 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□646	第 12 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td>□</td> <td>□</td> <td>□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□647	第 12 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□648	第 12 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□649	第 12 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	13	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																										
P□650	第 13 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																											
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																															
P□651	第 13 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																											
P□652	第 13 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																											
P□653	第 13 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																											
P□654	第 13 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																											
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>□ □ □ □</p> </div> <div> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> </tbody> </table> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </tbody> </table> </div> </div>						数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
数据组换步条件1类型																																																
0	无条件																																															
1	延迟																																															
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																															
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																															
数据组换步条件2类型																																																
0	无条件																																															
1	延迟																																															
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																															
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																															
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																
0	无连接																																															
1	与 (AND)																																															
2	或 (OR)																																															
换步过渡方式																																																
0	Aborting																																															
1	Buffered																																															
2	BlendingLow																																															
3	BlendingPrevious																																															
4	BlendingNext																																															
5	BlendingHigh																																															
P□655	第 13 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																											
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																															
P□656	第 13 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																											
	同上																																															
P□657	第 13 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	14	Y																																											

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																																																																																				
P□658	第 14 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																																																																																					
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																																																																																									
P□659	第 14 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																																																																																					
P□660	第 14 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																																																																																					
P□661	第 14 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																																																																																					
P□662	第 14 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																																																																																					
	<table border="1"> <tr> <td rowspan="4" style="font-size: 2em; vertical-align: middle;">H</td> <td style="text-align: center;">第3位</td> <td style="text-align: center;">第2位</td> <td style="text-align: center;">第1位</td> <td style="text-align: center;">第0位</td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">□</td> <td style="text-align: center;">□</td> <td style="text-align: center;">□</td> <td style="text-align: center;">□</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td style="background-color: black; color: white;">数据组换步条件1类型</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>0 无条件</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>1 延迟</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td style="background-color: black; color: white;">数据组换步条件2类型</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>0 无条件</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>1 延迟</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td style="background-color: black; color: white;">换步条件1和换步条件2间逻辑</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>0 无连接</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>1 与 (AND)</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>2 或 (OR)</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td style="background-color: black; color: white;">换步过渡方式</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>0 Aborting</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>1 Buffered</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>2 BlendingLow</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>3 BlendingPrevious</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>4 BlendingNext</td> </tr> <tr> <td colspan="4"></td> <td>5 BlendingHigh</td> </tr> </table>						H	第3位	第2位	第1位	第0位		□	□	□	□						数据组换步条件1类型					0 无条件					1 延迟					2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿					3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平					数据组换步条件2类型					0 无条件					1 延迟					2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿					3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平					换步条件1和换步条件2间逻辑					0 无连接					1 与 (AND)					2 或 (OR)					换步过渡方式					0 Aborting					1 Buffered					2 BlendingLow					3 BlendingPrevious					4 BlendingNext					5 BlendingHigh
H	第3位	第2位	第1位	第0位																																																																																																																						
	□	□	□	□																																																																																																																						
					数据组换步条件1类型																																																																																																																					
					0 无条件																																																																																																																					
				1 延迟																																																																																																																						
				2 信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																																																																																						
				3 信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																																																																																						
				数据组换步条件2类型																																																																																																																						
				0 无条件																																																																																																																						
				1 延迟																																																																																																																						
				2 信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																																																																																						
				3 信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																																																																																						
				换步条件1和换步条件2间逻辑																																																																																																																						
				0 无连接																																																																																																																						
				1 与 (AND)																																																																																																																						
				2 或 (OR)																																																																																																																						
				换步过渡方式																																																																																																																						
				0 Aborting																																																																																																																						
				1 Buffered																																																																																																																						
				2 BlendingLow																																																																																																																						
				3 BlendingPrevious																																																																																																																						
				4 BlendingNext																																																																																																																						
				5 BlendingHigh																																																																																																																						
P□663	第 14 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																					
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																																																																																									
P□664	第 14 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																																																																																					
	同上																																																																																																																									
P□665	第 14 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	0	Y																																																																																																																					

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□700	第 0 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□701	第 0 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□702	第 0 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□703	第 0 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□704	第 0 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□705	第 0 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□706	第 0 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□707	第 0 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	1	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□708	第 1 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□709	第 1 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□710	第 1 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□711	第 1 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□712	第 1 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□713	第 1 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□714	第 1 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□715	第 1 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	2	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□716	第 2 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□717	第 2 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□718	第 2 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□719	第 2 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□720	第 2 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□721	第 2 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□722	第 2 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□723	第 2 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	3	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□724	第 3 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□725	第 3 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□726	第 3 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□727	第 3 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□728	第 3 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td>□</td> <td>□</td> <td>□</td> <td>□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□729	第 3 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□730	第 3 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□731	第 3 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	4	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□732	第 4 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□733	第 4 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□734	第 4 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□735	第 4 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□736	第 4 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□737	第 4 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□738	第 4 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□739	第 4 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	5	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□740	第 5 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□741	第 5 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□742	第 5 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□743	第 5 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□744	第 5 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td>□</td> <td>□</td> <td>□</td> <td>□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□745	第 5 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□746	第 5 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□747	第 5 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	6	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□748	第 6 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□749	第 6 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□750	第 6 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□751	第 6 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□752	第 6 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□753	第 6 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□754	第 6 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□755	第 6 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	7	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																																		
P□756	第 7 组数据组类型	0 ~ 2	---	0	Y																																																			
	0: 数据组无效 1: 该数据组为绝对运动方式 2: 该数据组为相对运动方式																																																							
P□757	第 7 组数据组位置值低位	-9999 ~ +9999	1 指令脉冲	0	Y																																																			
P□758	第 7 组数据组位置值高位	-9999 ~ +9999	10000 指令脉冲	0	Y																																																			
P□759	第 7 组数据组速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																																			
P□760	第 7 组数据组换步属性	---	---	0000	Y																																																			
	<div style="display: flex; align-items: flex-start;"> <div style="margin-right: 20px;"> <p>H</p> <table border="1" style="border-collapse: collapse; text-align: center;"> <tr> <td style="width: 20px;">第3位</td> <td style="width: 20px;">第2位</td> <td style="width: 20px;">第1位</td> <td style="width: 20px;">第0位</td> </tr> <tr> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> <td style="height: 30px;">□</td> </tr> </table> </div> <div> <table border="1" style="border-collapse: collapse; width: 100%;"> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件1类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-STEP) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">数据组换步条件2类型</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无条件</td></tr> <tr><td>1</td><td>延迟</td></tr> <tr><td>2</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿</td></tr> <tr><td>3</td><td>信号输入 (/POS-POS0) 的电平</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步条件1和换步条件2间逻辑</th> </tr> <tr><td>0</td><td>无连接</td></tr> <tr><td>1</td><td>与 (AND)</td></tr> <tr><td>2</td><td>或 (OR)</td></tr> <tr style="background-color: black; color: white;"> <th colspan="2">换步过渡方式</th> </tr> <tr><td>0</td><td>Aborting</td></tr> <tr><td>1</td><td>Buffered</td></tr> <tr><td>2</td><td>BlendingLow</td></tr> <tr><td>3</td><td>BlendingPrevious</td></tr> <tr><td>4</td><td>BlendingNext</td></tr> <tr><td>5</td><td>BlendingHigh</td></tr> </table> </div> </div>						第3位	第2位	第1位	第0位	□	□	□	□	数据组换步条件1类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平	数据组换步条件2类型		0	无条件	1	延迟	2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿	3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平	换步条件1和换步条件2间逻辑		0	无连接	1	与 (AND)	2	或 (OR)	换步过渡方式		0	Aborting	1	Buffered	2	BlendingLow	3	BlendingPrevious	4	BlendingNext	5	BlendingHigh
第3位	第2位	第1位	第0位																																																					
□	□	□	□																																																					
数据组换步条件1类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-STEP) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-STEP) 的电平																																																							
数据组换步条件2类型																																																								
0	无条件																																																							
1	延迟																																																							
2	信号输入 (/POS-POS0) 的脉冲沿																																																							
3	信号输入 (/POS-POS0) 的电平																																																							
换步条件1和换步条件2间逻辑																																																								
0	无连接																																																							
1	与 (AND)																																																							
2	或 (OR)																																																							
换步过渡方式																																																								
0	Aborting																																																							
1	Buffered																																																							
2	BlendingLow																																																							
3	BlendingPrevious																																																							
4	BlendingNext																																																							
5	BlendingHigh																																																							
P□761	第 7 组数据组换步条件 1 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	- 无条件: 无过渡条件值 - 延迟: 值 0 ...65535: 等待时间为 0 ...65535, 单位为 ms - 换步要求脉冲沿: 值 0: 上升沿 值 1: 下降沿 值 2: 上升沿或下降沿 - 换步要求电平: 值 3: 1 电平 值 4: 0 电平																																																							
P□762	第 7 组数据组换步条件 2 值	0 ~ 65535	---	0	Y																																																			
	同上																																																							
P□763	第 7 组数据组后续数据组号	0 ~ 14	---	0	Y																																																			

参数号	名称	设定范围	设定单位	出厂设定	电源重启	备注																																								
P□764	启动数据组方式	0 ~ 1	---	0	Y																																									
	0: 内部方式 (单数组方式) 1: 任务方式 (数据组序列)																																													
P□765	数据组加速度	0 ~ 60000	10rpm/s	10000	Y																																									
P□766	数据组减速度	0 ~ 60000	10rpm/s	10000	Y																																									
P□767	换步信号滤波时间参数	0 ~ 1000	0.1ms	1	Y																																									
P□768	数据组位置电子齿轮比 (分子)	1 ~ 1073741823	---	1	Y																																									
P□770	数据组位置电子齿轮比 (分母)	1 ~ 1073741823	---	1	Y																																									
P□772	回零方式选择开关	---	---	0000	Y																																									
	<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="margin-right: 10px;"> <p>H</p> <p>第3位 第2位 第1位 第0位</p> <p>□ □ □ □</p> </div> <div> <p>回零方式设置</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>DS402 METHOD 35 (设置当前位置为零点)</td></tr> <tr><td>1</td><td>DS402 METHOD 1 (朝负方向寻找NOT开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>2</td><td>DS402 METHOD 2 (朝正方向寻找POT开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>3</td><td>DS402 METHOD 3 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>4</td><td>DS402 METHOD 4 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>5</td><td>DS402 METHOD 5 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>6</td><td>DS402 METHOD 6 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)</td></tr> <tr><td>7</td><td>DS402 METHOD 17 (朝负方向寻找NOT开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> <tr><td>8</td><td>DS402 METHOD 18 (朝正方向寻找POT开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> <tr><td>9</td><td>DS402 METHOD 19 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> <tr><td>10</td><td>DS402 METHOD 20 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> <tr><td>11</td><td>DS402 METHOD 21 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> <tr><td>12</td><td>DS402 METHOD 22 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)</td></tr> </table> <p>定向方向选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>电机CCW 旋转启动时定向为CCW 方向, 电机CW 旋转启动时定向为CW 方向</td></tr> <tr><td>1</td><td>以CCW 定向</td></tr> <tr><td>2</td><td>以CW 定向</td></tr> </table> <p>切换模式选择</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>切换信号有效后, 完成控制运行的位置指令后切换到速度控制</td></tr> <tr><td>1</td><td>切换信号有效后, 不管是否完成位置指令, 立即切换到速度控制</td></tr> </table> <p>上电启动回零使能开关</p> <table border="1"> <tr><td>0</td><td>上电不自动启动回零</td></tr> <tr><td>1</td><td>上电第1次SON后自动启动回零</td></tr> </table> </div> </div>						0	DS402 METHOD 35 (设置当前位置为零点)	1	DS402 METHOD 1 (朝负方向寻找NOT开关运转, 需要C脉冲)	2	DS402 METHOD 2 (朝正方向寻找POT开关运转, 需要C脉冲)	3	DS402 METHOD 3 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)	4	DS402 METHOD 4 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)	5	DS402 METHOD 5 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)	6	DS402 METHOD 6 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)	7	DS402 METHOD 17 (朝负方向寻找NOT开关运转, 不需C脉冲)	8	DS402 METHOD 18 (朝正方向寻找POT开关运转, 不需C脉冲)	9	DS402 METHOD 19 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)	10	DS402 METHOD 20 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)	11	DS402 METHOD 21 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)	12	DS402 METHOD 22 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)	0	电机CCW 旋转启动时定向为CCW 方向, 电机CW 旋转启动时定向为CW 方向	1	以CCW 定向	2	以CW 定向	0	切换信号有效后, 完成控制运行的位置指令后切换到速度控制	1	切换信号有效后, 不管是否完成位置指令, 立即切换到速度控制	0	上电不自动启动回零	1	上电第1次SON后自动启动回零
0	DS402 METHOD 35 (设置当前位置为零点)																																													
1	DS402 METHOD 1 (朝负方向寻找NOT开关运转, 需要C脉冲)																																													
2	DS402 METHOD 2 (朝正方向寻找POT开关运转, 需要C脉冲)																																													
3	DS402 METHOD 3 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)																																													
4	DS402 METHOD 4 (朝正方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)																																													
5	DS402 METHOD 5 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)																																													
6	DS402 METHOD 6 (朝负方向寻找参考点开关运转, 需要C脉冲)																																													
7	DS402 METHOD 17 (朝负方向寻找NOT开关运转, 不需C脉冲)																																													
8	DS402 METHOD 18 (朝正方向寻找POT开关运转, 不需C脉冲)																																													
9	DS402 METHOD 19 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)																																													
10	DS402 METHOD 20 (朝正方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)																																													
11	DS402 METHOD 21 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)																																													
12	DS402 METHOD 22 (朝负方向寻找参考点开关运转, 不需C脉冲)																																													
0	电机CCW 旋转启动时定向为CCW 方向, 电机CW 旋转启动时定向为CW 方向																																													
1	以CCW 定向																																													
2	以CW 定向																																													
0	切换信号有效后, 完成控制运行的位置指令后切换到速度控制																																													
1	切换信号有效后, 不管是否完成位置指令, 立即切换到速度控制																																													
0	上电不自动启动回零																																													
1	上电第1次SON后自动启动回零																																													
P□773	撞参考点开关速度	0 ~ 6000	rpm	100	Y																																									
P□774	离开参考点开关速度	0 ~ 6000	rpm	30	Y																																									
P□775	速度/位置切换参考点位置低位	0 ~ 9999	1 指令脉冲	0	N																																									
P□776	速度/位置切换参考点位置高位	0 ~ 9999	10000 指令脉冲	0	N																																									

附录 B 报警显示一览表

报警显示	ALM 输出	报警名称	报警内容	可否清除
□01	H	编码器 PA, PB, PC 断线	编码器未接或电缆焊接问题。	可
□02	H	编码器 PU, PV, PW 断线	编码器未接或电缆焊接问题。	可
□03	H	过载	超过额定扭矩连续运转。	可
□04	H	A/D 转换通道异常	A/D 转换通道异常	可
□10	H	过流	伺服驱动器 IPM 模块电流过大。	可
□11	H	过压	伺服驱动器主电路电压过高。	否
□12	H	欠压	伺服驱动器主电路电压过低。	否
□13	H	参数破坏	伺服驱动器内 EEROM 数据异常。	可
□14	H	超速	伺服电机转速异常高	可
□15	H	偏差计数器溢出	内部位置偏差计数器溢出	可
□16	H	位置偏移过大	位置偏移脉冲超出用户参数 P□523 的设定值。	可
□17	H	电子齿轮错	电子齿轮设置不合理或脉冲频率太高	可
□18	H	电流检测第 1 通道异常	电流检测异常	可
□19	H	电流检测第 2 通道异常	电流检测异常	可
□22	H	电机型号错	伺服驱动器参数与电机不匹配	可
□23	H	伺服驱动器与电机不匹配	伺服驱动器与电机不匹配	可
□30	H	泄放电阻断线报警	泄放电阻损坏。	可
□31	H	再生过载	再生处理回路异常。	否
□33	H	瞬间停电报警	在交流电中，有超过一个电源周期的停电发生。	可
□34	H	旋转变压器异常	旋转变压器通信异常。	可
□60	H	MODBUS 通讯超时	驱动器在 P□602 设定的时间内未能正常接受到数据	可
□61	H	CANopen 主站心跳超时	驱动器在设定的时间内未能正常接受到主站心跳报文	可
□65	H	CANopen 同步超时	驱动器在设定的时间内未能正常接受到同步报文	可
□70	H	驱动器过热报警	驱动器内部 IPM 模块温度过高	可
□---	L	无错误显示	显示正常动作状态	可

(注) 报警显示中的“□”可能是“A”或“b”，分别是 A 或 b 轴报警。

附录 C 设置电机型号代码指导

操作步骤	操作说明	操作键	操作后的显示
1	上电后轻按 F 功能键，切换到 A 轴辅助功能模式。	F	FA000
2	轻按▲键 4 次，设定 FA004。	▲	FA004
3	轻按 S 设置键，进入密码操作。	S	-P.in-
4	长按（持续 1 秒以上）S 设置键，设置密码。	S	00000
5	轻按▲键 1 次，输入密码 1。	▲	00001
6	长按（持续 1 秒以上）S 设置键，确认密码。	S	-P.in-
7	轻按 S 设置键，退出密码操作。	S	FA004
8	轻按 F 功能键数次，切换到 A 轴参数设定模式。	F	PA000
9	轻按▲键 5 次，设定 PA005。	▲	PA005
10	轻按 S 设置键，进入电机型号代码设置操作。	S	H0000
11	根据电机标签上的电机型号代码 P5 参数修改此数值，可以通过移位键设置每一位上的数值。		H1308
12	轻按 S 设置键，退出电机型号代码设置操作。	S	PA005

※1 若是双轴伺服驱动器，b 轴电机型号设置先长按（持续 1 秒以上）F 功能键切换到 b 轴参数，再按照步骤 9-12 进行操作。

※2 电机型号代码可参看电机标签右上角处：
P■005 参数，如右图所示 1310



※3 以上电机型号代码设置后，伺服驱动器需要断电重启，相应更改的参数才能生效。

※4 如需适配其他第三方厂家的交流伺服电机，需匹配相对应的电机型号代码，请勿自行设置。如有需要请与本公司联系咨询。

台湾永宏.上海范堤.厦门永陞

范堤商贸(上海)有限公司: 021-66315471
济南办: 0531-69928400
宁波办: 0574-88139294
泉州办: 0592-7267301

厦门永陞科技有限公司: 0592-7267301
青岛办: 0532-89657531
苏州办: 0512-50155280

全国服务热血: 4008501221
无锡办: 0510-82600649
深圳办: 0755-29642260
网址: www.fatek.com.cn

版本: 2018.06