



SV660F 系列伺服 调试手册



工业自动化



智能电梯



新能源汽车



工业机器人



轨道交通



资料编码 19011663 A00

前言

资料简介

SV660F 系列伺服是汇川技术研制的高性能中小功率的交流伺服产品。该系列产品功率范围为 0.05kW~7.5kW，采用以太网通讯接口，支持Profinet 通讯协议，配合上位机可实现多台伺服驱动器联网运行。

提供了刚性表设置、惯量辨识及振动抑制功能，使伺服驱动器简单易用。配合包括小惯量、中惯量的MS1系列23 位多圈绝对式编码器的高响应伺服电机，运行安静平稳。

适用于锂电PACK、印刷包装、物流、汽车制造、烟草等行业，实现快速精确的协同控制。

本手册介绍产品的调试、参数说明，包括操作面板、调试软件、调试流程与步骤及参数一览表等。

更多资料

资料名称	资料编码	内容简介
SV660F系列伺服选型手册	19011662	介绍产品的选型，包括配套选型一览表、驱动器产品信息、电机产品信息、线缆选型等。
SV660F系列伺服硬件手册	19011661	介绍产品的电气设计指导、接线端子介绍、认证及标准要求和常见EMC问题解决建议等。
SV660F系列伺服调试手册	19011663	介绍产品的调试、参数说明，包括操作面板、调试软件、调试流程与步骤及参数一览表等。
SV660F系列伺服通讯手册	19011665	介绍产品的功能和参数，包括Profinet通讯配置，参数说明、通讯案例介绍等。
SV660F系列伺服功能手册	19011664	介绍产品的功能和参数，包括功能概述、伺服基本功能、调整和参数说明等。
SV660F系列伺服安装手册	19011732	介绍产品的安装，包括安装步骤、机械安装、电气安装等。
SV660F系列伺服排障手册	19011733	介绍产品的故障等级分类、排障流程、警告码说明、故障说明、故障码和警告码一览表等。
SV660F系列伺服维护手册	19011734	介绍产品的维护与维修说明、日常保养与维护、部件更换等。
SV660F系列伺服安全手册	19011796	介绍安全功能的符合认证、标准、接线、调试流程、详细调试步骤、相关的故障处理以及功能说明等。
SV660F系列伺服手册包	PS00005951	介绍产品的选型、安装、接线、调试、功能说明、故障处理及参数说明等。

版本变更记录

修订日期	发布版本	变更内容
2022-07	A00	手册第一次发布。

关于手册获取

本手册不随产品发货，如需获取电子版PDF文件，可以通过以下方式获取：

- 登录汇川技术官方网站 (<http://www.inovance.com>) ，“服务与支持-资料下载” ，搜索关键字并下载。
- 扫描产品上的二维码，可获取产品更多资料。

目录

前言.....	1
安全注意事项.....	6
1 调试工具.....	11
1.1 操作面板.....	11
1.1.1 部件说明.....	11
1.1.2 面板显示.....	12
1.1.3 参数设定.....	16
1.2 调试软件.....	20
1.2.1 安装.....	20
1.2.2 连接.....	24
1.2.3 调试软件介绍.....	27
1.2.4 多机联调.....	29
2 调试与运行.....	33
2.1 调试流程.....	33
2.2 调试步骤.....	34
2.2.1 运行前检查.....	34
2.2.2 接通电源.....	34
2.2.3 点动运行.....	35
2.2.4 设置参数.....	38
2.2.5 伺服运行.....	51
2.2.6 伺服停止.....	61
3 调整.....	65
3.1 概述.....	65
3.2 惯量辨识.....	67
3.2.1 离线惯量辨识.....	69
3.2.2 在线惯量辨识.....	70
3.3 自动增益调整.....	72
3.3.1 ETune.....	72
3.3.2 STune.....	77
3.3.3 ITune.....	84
3.4 手动增益调整.....	85
3.4.1 基本参数.....	85
3.4.2 增益切换.....	89
3.4.3 位置指令滤波说明.....	93
3.4.4 前馈增益.....	93
3.4.5 伪微分前馈控制.....	95
3.4.6 转矩扰动观测.....	97
3.4.7 速度观测器.....	97
3.4.8 模型跟踪.....	99
3.4.9 摩擦补偿.....	101

3.5	DSC模式调整	102
3.6	不同控制模式下的参数调整	102
3.6.1	位置模式下的参数调整	103
3.6.2	速度模式下的参数调整	104
3.6.3	转矩模式下的参数调整	104
3.7	振动抑制	104
3.7.1	末端低频抑制	105
3.7.2	机械共振抑制	107
3.8	机械特性分析	112
4	参数详细说明	114
4.1	H00 伺服电机参数	114
4.2	H01 驱动器参数	116
4.3	H02 基本控制参数	120
4.4	H03 端子输入参数	129
4.5	H04 端子输出参数	140
4.6	H05 位置控制参数	146
4.7	H06 速度控制参数	159
4.8	H07 转矩控制参数	166
4.9	H08 增益类参数	173
4.10	H09 自调整参数	187
4.11	H0A 故障与保护参数	199
4.12	H0b 监控参数	213
4.13	H0d 辅助功能参数	228
4.14	H0E 通讯功能参数	232
4.15	H12 多段速度	238
4.16	H17 虚拟DIDO	252
4.17	H18 位置比较输出	271
4.18	H19 目标位置参数	275
4.19	H24 PN总线通信参数	295
4.20	H25 AC3控制参数	304
4.21	H27 程序段参数	307
4.22	H28 程序段参数	323
4.23	H29 PN报文值	335
4.24	H30 通讯读取相关变量	348
4.25	H31 通信给定	349
5	参数一览表	352

5.1	H00组参数一览表	352
5.2	H01组参数一览表	352
5.3	H02参数一览表	354
5.4	H03组参数一览表	357
5.5	H04组参数一览表	360
5.6	H05组参数一览表	361
5.7	H06组参数一览表	364
5.8	H07组参数一览表	365
5.9	H08组参数一览表	367
5.10	H09组参数一览表	370
5.11	H0A组参数一览表	372
5.12	H0b组参数一览表	375
5.13	H0d组参数一览表	378
5.14	H0E组参数一览表	379
5.15	H12组参数一览表	380
5.16	H17组参数一览表	383
5.17	H18组参数一览表	388
5.18	H19组参数一览表	389
5.19	H24组参数一览表	393
5.20	H25组参数一览表	395
5.21	H27组参数一览表	396
5.22	H28组参数一览表	399
5.23	H29组参数一览表	402
5.24	H30组参数一览表	409
5.25	H31组参数一览表	409
6	附录	410
6.1	面板监控显示	410
6.2	DIDO功能定义	416

安全注意事项

安全声明

- 本章对正确使用本产品所需关注的安全注意事项进行说明。在使用本产品之前，请先阅读使用说明书并正确理解安全注意事项的相关信息。如果不遵守安全注意事项中约定的事项，可能导致人员死亡、重伤，或设备损坏。
- 手册中的“危险”、“警告”和“注意”事项，并不代表所应遵守的所有安全事项，只作为所有安全注意事项的补充。
- 本产品应在符合设计规格要求的环境下使用，否则可能造成故障，因未遵守相关规定引发的功能异常或部件损坏等不在产品质量保证范围之内。
- 因未遵守本书的内容、违规操作产品引发的人身安全事故、财产损失等，我司将不承担任何法律责任。

安全等级定义



危险

表示如果不按规定操作，则导致死亡或严重身体伤害。



警告

表示如果不按规定操作，则可能导致死亡或严重身体伤害。



注意

表示如果不按规定操作，则可能导致轻微身体伤害或设备损坏。

安全注意事项

- 本说明书中产品的图解，有时为了展示产品细节部分，产品为卸下外罩或安全遮盖物的状态。使用本产品时，请务必按规定装好外罩或遮盖物，并按使用说明书的规定操作。
- 本说明书中的产品图示仅为示例，可能与您订购的产品略有差异，请以实际订购产品为准。

开箱验收



警告

- 开箱时发现产品及产品附件有损伤、锈蚀、使用过的迹象等问题，请勿安装！
- 开箱时发现产品内部进水、部件缺少或有部件损坏时，请勿安装！
- 请仔细对照装箱单，发现装箱单与产品名称不符时，请勿安装！



注意

- 开箱前请检查设备的外包装是否完好，有无破损、浸湿、受潮、变形等情况。
- 请按照层次顺序打开包装，严禁猛烈敲打！
- 开箱时请检查设备及附件表面有无残损、锈蚀、碰伤等情况。
- 开箱后请仔细对照装箱清单，查验设备及附件数量、资料是否齐全。

储存与运输时

警告

- 请务必使用专业的起重设备，且由具有操作资质的专业人员搬运大型或重型产品。否则有导致受伤或产品损坏的危险！
- 垂直起吊产品前，请确认产品的前外罩、端子排等产品构成部件已用螺丝固定牢靠，否则部件脱落有导致人员受伤或产品损坏的危险！
- 产品被起重设备吊起时，产品下方禁止人员站立或停留。
- 用钢丝绳吊起产品时，请平稳匀速吊起，勿使产品受到振动或冲击，勿使产品翻转，也不要使产品长时间处于被吊起状态，否则有导致人员受伤或产品损坏的危险！

注意

- 搬运产品时请务必轻抬轻放，随时注意脚下物体，防止绊倒或坠落，否则有导致受伤或产品损坏的危险！
- 徒手搬运产品时，请务必抓牢产品壳体，避免产品部件掉落，否则有导致受伤的危险！
- 请严格按照产品要求的储存与运输条件进行储存与运输，否则有导致产品损坏的危险。
- 避免在水溅雨淋、阳光直射、强电场、强磁场、强烈振动等场所储存与运输。
- 避免产品储存时间超过3个月，储存时间过长时，请进行更严密的防护和必要的检验。
- 请将产品进行严格包装后再进行车辆运输，长途运输时必须使用封闭的箱体。
- 严禁将本产品与可能对本产品构成影响或损害的设备或物品一起混装运输。

安装时

危险







- 只有受过电气设备相关培训，具有电气知识的专业人员才能操作。严禁非专业人员操作！

警告

- 安装前请务必仔细阅读产品使用说明书和安全注意事项！
- 请勿在强电场或强电磁波干扰的场所安装本产品！
- 进行安装作业前，请确保安装位置的机械强度足以支撑设备重量，否则会导致机械危险。
- 进行安装作业时，请勿穿着宽松的衣服或佩戴饰品，否则可能会有触电的危险！
- 将产品安装到封闭环境（如机柜内或机箱内）中时，请用冷却装置（如冷却风扇或冷却空调）充分冷却，以满足安装环境要求，否则可能导致产品过热或火灾。
- 严禁改装本产品！
- 严禁拧动产品零部件及元器件的固定螺栓和红色标记的螺栓！
- 本产品安装在柜体或终端设备中时，柜体或终端设备需要提供相应的防火外壳、电气防护外壳和机械防护外壳等防护装置，防护等级应符合相关IEC标准和当地法律法规要求。
- 在需要安装变压器等强电磁波干扰的设备时，请安装屏蔽保护装置，避免本产品出现误动作！
- 请将产品安装在金属等阻燃物体上，勿使易燃物接触产品或将易燃物附着在产品上，否则会有引发火灾的危险。

注意

- 进行安装作业时，请用布或纸等遮住产品顶部，以防止钻孔时的金属屑、油、水等异物进入产品内部，导致产品故障。作业结束后，请拿掉遮盖物，避免遮盖物堵住通风孔影响散热，导致产品异常发热。
- 当对以恒定速度运行的机械进行可变速运行时，可能发生共振。此时，在电机机架下安装防振橡胶或使用振动抑制功能，可有效减弱共振。

接线时	
 危险	<ul style="list-style-type: none">• 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换!• 接线前, 请切断所有设备的电源。切断电源后设备内部电容有残余电压, 请至少等待产品上警告标签规定的时间再进行接线等操作。测量主回路直流电压, 确认处在安全电压之下, 否则会有触电的危险。• 请在切断电源的状态下进行接线作业、拆产品外罩或触碰电路板, 否则会有触电的危险。• 请务必保证设备和产品的良好接地, 否则会有电击危险。
 警告	<ul style="list-style-type: none">• 严禁将输入电源连接到设备或产品的输出端, 否则会引起设备损坏, 甚至引发火灾。• 驱动设备与电机连接时, 请务必保证产品与电机端子相序准确一致, 避免造成电机反向旋转。• 接线时使用到的线缆必须符合相应的线径和屏蔽等要求, 使用屏蔽线缆的屏蔽层需要单端可靠接地!• 请按照手册中规定的紧固力矩进行端子螺丝紧固, 紧固力矩不足或过大, 可能导致连接部分过热、损坏, 引发火灾危险。• 接线完成后, 请确保所有线缆接线正确, 产品内部没有掉落的螺钉、垫片或裸露线缆, 否则可能有触电危险或损坏产品。
 注意	<ul style="list-style-type: none">• 请遵守静电防止措施 (ESD) 规定的步骤, 并佩戴静电手环进行接线等操作, 避免损坏设备或产品内部的电路。• 对控制回路接线时, 请使用双股绞合屏蔽线, 将屏蔽层连接到产品的接地端子上进行接地, 否则会导致产品动作异常。
上电时	
 危险	<ul style="list-style-type: none">• 上电前, 请确认产品安装完好, 接线牢固, 电机装置允许重新启动。• 上电前, 请确认电源符合产品要求, 避免造成产品损坏或引发火灾!• 严禁在通电状态下打开产品柜门或产品防护盖板、触摸产品的任何接线端子、拆卸产品的任何装置或零部件, 否则有触电危险!
 警告	<ul style="list-style-type: none">• 接线作业和参数设定完成后, 请进行机器试运行, 确认机器能够安全动作, 否则可能导致人员受伤或设备损坏。• 通电前, 请确保产品的额定电压与电源电压一致。如果电源电压使用有误, 会有引发火灾的危险。• 通电前, 请确保产品、电机以及机械的周围没有人员, 否则可能导致人员受伤或死亡。
运行时	
 危险	<ul style="list-style-type: none">• 严禁非专业人员进行产品运行, 否则会有导致人员受伤或死亡危险!• 严禁在运行状态下触摸设备的任何接线端子、拆卸设备和产品的任何装置或零部件, 否则有触电危险!

 警告 <ul style="list-style-type: none"> ● 严禁触摸设备外壳、风扇或电阻等以试探温度，否则可能引起灼伤! ● 运行中，避免其他物品或金属物体等掉入设备中，否则可能引起火灾或产品损坏!
保养时
 危险 <ul style="list-style-type: none"> ● 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换! ● 严禁在通电状态下进行设备保养，否则有触电危险! ● 切断所有设备的电源后，请至少等待产品上警告标签规定的时间再进行设备保养等操作。 ● 使用PM电机时，即使产品的电源关闭，在电机旋转期间，电机端子上也会产生感应电压。请勿触摸电机端子，否则可能会有触电风险。
 警告 <ul style="list-style-type: none"> ● 请按照设备维护和保养要求对设备和产品进行日常和定期检查与保养，并做好保养记录。
维修时
 危险 <ul style="list-style-type: none"> ● 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换! ● 严禁在通电状态下进行设备维修，否则有触电危险! ● 切断所有设备的电源后，请至少等待产品上警告标签规定的时间再进行设备检查、维修等操作。
 警告 <ul style="list-style-type: none"> ● 请按照产品保修协议进行设备报修。 ● 当保险丝熔断、断路器跳闸或漏电断路器(ELCB)跳闸时，请至少等待产品上警告标签规定的时间后，再接通电源或进行机器操作，否则可能导致人员伤亡及设备损坏。 ● 设备出现故障或损坏时，务必由专业人员按照维修指导对设备和产品进行故障排除和维修，并做好维修记录。 ● 请按照产品易损件更换指导进行更换。 ● 请勿继续使用已经损坏的机器，否则可能会造成人员伤亡或产品更大程度的损坏。 ● 更换设备后，请务必重新进行设备接线检查与参数设置。
报废时
 警告 <ul style="list-style-type: none"> ● 请按照国家有关规定与标准进行设备、产品的报废，以免造成财产损失或人员伤亡! ● 报废的设备与产品请按照工业废弃物处理标准进行处理回收，避免污染环境。

其他注意事项


动态制动器注意事项

- 动态制动仅可用于故障和突然断电情况下的紧急停机，请勿频繁触发故障或断电。

- 高速情况下保证动态制动功能有5分钟以上的动作间隔，否则可能导致内部动态制动电路损坏。
- 常见于旋转型机械结构，动态制动停机，电机已经停转，但是被轴上的负载拖动继续旋转，此时电机是被外部负载驱动，处于发电状态，动态制动器上有短路电流通过，若持续从外部进行驱动则驱动器可能出现冒烟或起火，也有可能使电机本体烧毁。

安全标识

为了保障安全作业，请务必遵守粘贴在设备上的安全标识，请勿损坏、剥下安全标识。安全标识说明如下：

安全标识	内容说明
 <p>危险 DANGER</p> <p>高压注意 Hazardous Voltage</p> <p>高温注意 High Temperature</p>	<ul style="list-style-type: none">● 为了防止触电，一定要接好接地端子，请务必按照使用说明书的指示操作。● Never fail to connect Protective Earth(PE) terminal. Read the manual and follow the safety instructions Before use.● 电源切断后15分钟内不要触摸端子部分，否则可能导致触电。● Do not touch terminals within 15 minutes after Disconnect the power,Risk of electric shock.● 通电后不要触摸散热器，否则可能导致烫伤。● Do not touch heatsink when power is ON,Risk of burn.

1 调试工具

1.1 操作面板

1.1.1 部件说明

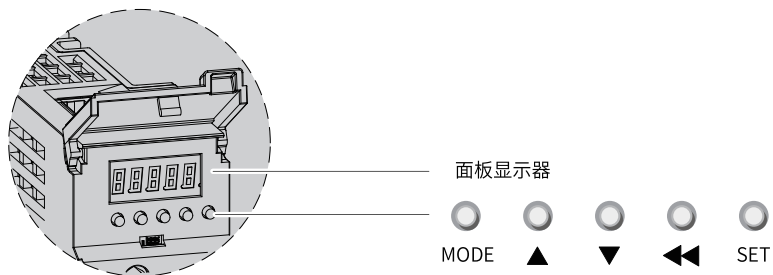


图1-1 面板外观示意图

SV660F伺服驱动器的面板由显示器(5位8段LED数码管)和5个按钮组成。可用于伺服驱动器的各类显示、参数设定、用户密码设置及一般功能的执行。以参数设定为例，按键常规功能如下表所示：

表1-1 按键常规功能说明

名称	图示	常规功能
MODE键		各模式间切换。 返回上一级菜单。
UP键		增大LED数码管闪烁位数值。
DOWN键		减小LED数码管闪烁位数值。
SHIFT键		变更LED数码管闪烁位。 查看长度大于5位的数据的高位数值。
SET键		进入下一级菜单。 执行存储参数设定值等命令。

1.1.2 面板显示

伺服驱动器运行时，显示器可用于伺服的状态显示、参数显示、故障显示和监控显示。

- 状态显示：显示当前伺服所处状态，如伺服准备完毕、伺服正在运行等。
- 参数显示：显示参数及参数设定值。
- 故障显示：显示伺服发生的故障及警告。
- 监控显示：显示伺服当前运行参数。

面板显示与上位机操作对象转换关系

面板显示的参数（十进制）与上位机操作的对象字典（十六进制，“索引”与“子索引”）存在以下映射关系，使用时请注意：

对象字典索引 = $0x2000 + \text{参数组号}$

对象字典子索引 = 参数组内偏置的十六进制 + 1, 例如：

面板显示	上位机操作的对象字典
H02.15	2002.10h

说明

下文介绍面板显示、设定参数的内容均以面板侧（十进制）的形式进行介绍，与上位机后台所见参数（十六进制）不一致，使用时请注意参考以上关系做好转换。

面板显示切换方法

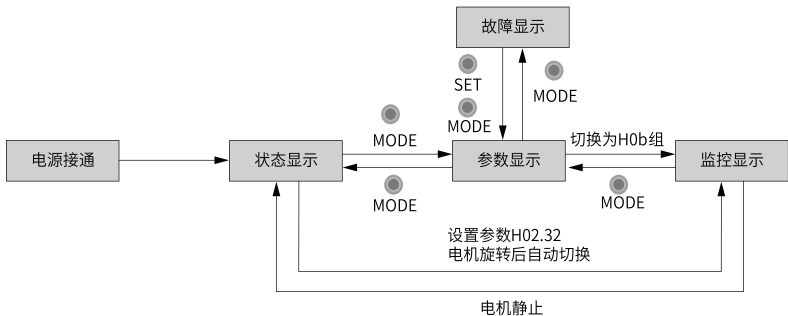


图1-2 面板各类型显示切换方法示意图

- 电源接通时，面板显示器立即进入状态显示模式。
- 按“MODE”键可在不同显示模式之间切换，切换条件如第12页“图1-2”所示。
- 状态显示时，设置H02.32 选择监控的目标参数后，电机旋转同时，显示器自动切换至监控显示，电机静止后，显示器自动恢复状态显示。
- 参数显示时，设置H0b组参数选择预监控的目标参数，即可切换至监控显示。

- 一旦发生故障，立即切换为故障显示模式，此时5位数码管同步闪烁。按“SET”键停止数码管闪烁，再按“MODE”键，切换到参数显示模式。

状态显示

显示	名称	显示场合	表示含义
	reset 伺服初始化	伺服上电瞬间。	驱动器处于初始化状态或复位状态。 等待初始化或复位完成，自动切换为其他状态。
	nr 伺服未准备好 (Not ready)	伺服初始化完成， 但驱动器未准备好。	因主回路未上电，伺服处于不可运行状态，具体请参考《SV660F系列伺服排障手册》。
	ry 伺服准备完毕 (Ready)	驱动器已准备。	伺服驱动器处于可运行的状态， 等待上位机给出伺服使能信号。
	rn 伺服正在运行 (run)	伺服使能信号有效。 (S-ON为ON)	伺服驱动器处于运行状态。
	1~4应用模式	-	以十六进制数字形式显示伺服当前的运行模式。 1: AC1 3: AC3 4: AC4
	1~4 通讯状态	-	以字符形式显示从站的Profinet状态机状态。 1: 初始化状态 2: 预运行状态 4: 运行状态
	-CN4连接指示	CN4即Profinet输出已成功连接。	长暗：物理层未检测到通讯连接； 长亮：物理层已建立通讯连接。
	-CN3连接指示	CN3即Profinet输入已成功连接。	

参数显示

SV660F系列伺服依照参数功能的不同，划分为14组参数，根据参数组别快速定位参数位置。

- 参数组别显示

显示	名称	内容
HXX.YY	参数组别	XX: 参数组号 (十六进制) YY: 参数组内偏置 (十进制)

举例：H02.00显示如下：

显示	名称	内容
	参数H02.00	02：参数组组号 00：参数组组内偏置

● 不同长度数据及负数显示

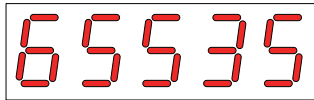
- 4位及以下有符号数或5位及以下无符号数

采用单页(5位数码管)显示，对于有符号数，数据最高位“-”表示负号。

举例：-9999显示如下：



举例：65535显示如下：



- 4位以上有符号数或5位以上无符号数

按位数由低到高分页显示，每5位为一页，显示方法：当前页+当前页数值，如下图所示，通过长按“SHIFT”2秒以上，切换当前页。

举例：-1073741824显示如下：

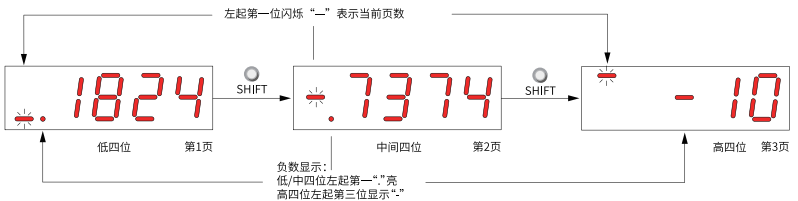



图1-3 -1073741824显示操作示意图

举例：1073741824显示如下：








图1-4 1073741824显示操作示意图

- 小数点显示
个位数据的数码管的“.”表示小数点，且小数点“.”不闪烁。

显示	名称	内容
	小数点	100.0


- 参数设定显示

显示	名称	显示场合	表示含义
	Done 参数设定完成	参数设定成功。	表示该参数值已完成设定，并存储入伺服驱动器(Done)。此时驱动器可以执行其他操作。
	F.In It 参数恢复出厂设定值	当前使用系统参数初始化功能(H02.31=1)。	驱动器正处于参数恢复出厂设定值过程中(Function Code Initialize)。等待系统参数初始化完成后，重新接通控制电。
	Error 密码错误	使用用户密码功能(H02.30)，密码输入错误。	提示密码输入错误(Error)，需重新输入密码。
	TunE	使用一键式自调整功能。	一键式自调整正在进行中。
	FAIL	使用一键式自调整功能。	一键式自调整失败。

故障显示

- 面板可以显示当前或历史故障与警告代码，故障与警告的分析与排除请参见“故障处理”章节。
- 当有单个故障或警告发生时，立即显示当前故障或警告代码；有多个故障或警告发生时，则显示故障级别最高的故障代码。
- 通过H0b.33设定拟查看历史故障次数后，查看H0b.34，面板显示已选定的故障或警告代码。
- 设置H02.31=2，可清除伺服驱动器存储的十次故障或警告相关信息。



举例：E941.0警告码显示如下：

显示	名称	内容
	E941.0 当前警告代码	E：伺服驱动器存在故障或者警告。 941.0：警告代码。

监控显示

- 伺服驱动器的H0b组：显示参数可用于监控伺服驱动器的运行状态。
- 通过设置参数H02.32(面板默认显示功能)，伺服电机正常运行后，显示器将自动从“伺服状态显示模式”切换到“参数显示模式”，参数所在的参数组号为H0b，组内编号为H02.32设定值。
- 举例：设置H02.32=00，则伺服电机转速不为0时，显示器将显示H0b.00对应的参数值。

H0b.00监控显示具体说明如下：

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.00	实际电机转速	rpm	伺服电机实际运行转速，经四舍五入显示，可精确到1rpm。	3000rpm显示：  -3000rpm显示： 

1.1.3 参数设定

参数设定举例

使用伺服驱动器的面板可以进行参数设定。参数详情请参见“参数说明”章节。以接通电源后，将驱动器从位置控制模式变更到速度控制模式为例：

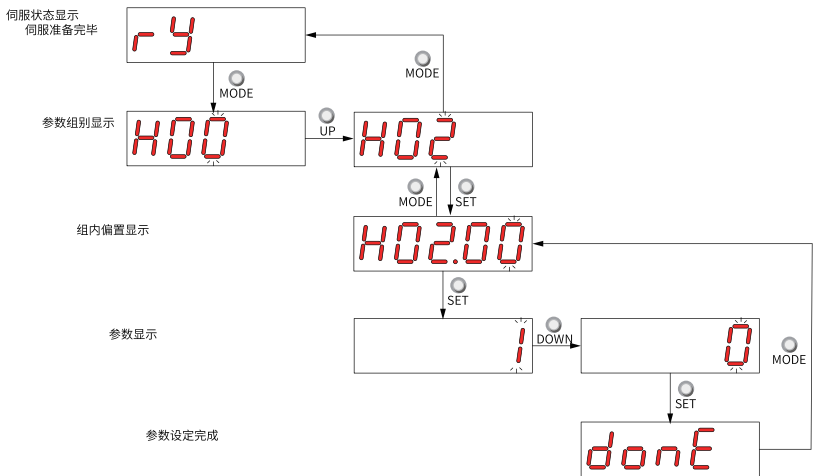


图1-5 参数设定步骤示意图

- “MODE”键可用于切换面板显示模式，以及返回上级界面。

- “UP” / “DOWN” 键可增加或减少当前闪烁位数值。
- “SHIFT” 键可变更当前闪烁位。
- “SET” 键可存储当前设定值或进入下级界面。

在参数设定完成显示，即“donE”界面下，可通过“MODE”键返回参数组别显示（“H02.00”界面）。

数字信号强制输入输出

SV660F 的CN1 端子上共有5 个DI 信号和3 个DO 信号。用户可利用面板(或上位机通讯) 将DI/DO 功能及 端子逻辑分别配置到H03/H04 组参数，从而上位机可通过DI 控制相应的伺服功能，或伺服驱动器输出DO 信号供上位机使用。

除此之外，伺服驱动器具有DI 强制输入输出功能，强制DI 输入可用于测试驱动器DI 功能，PN总线没有DO信号强制输出。

● DI 信号强制输入

此功能开启后，各DI 信号电平仅受控于强制输入(H0d.18) 的设置，与外界DI 信号状态无关。

■ 操作方法：



图1-6 DI信号强制输入设定步骤示意图

关联参数：

请参考参数第230页“H0d.17”详细说明。

其中，H0d.18用于强制设定DI电平，面板上为十六进制显示，转化成二进制后，“1”表示高电平，“0”表示低电平。

通过H03组参数设置DI端子逻辑选择。H0b.03用于监控DI端子电平状态，面板上为电平显示，后台软件读取的H0b.03为十六进制数。

■ 举例说明：

“DI1端子对应的DI功能有效，而DI2~DI5端子对应的DI功能均无效”的设置方法如下：(5个DI端子逻辑均为“低电平有效”)

因“1”表示高电平，“0”表示低电平，则对应二进制为“11110”，对应十六进制数“1E”，因此可通过面板将“H0d.18”参数值设为“1E”。

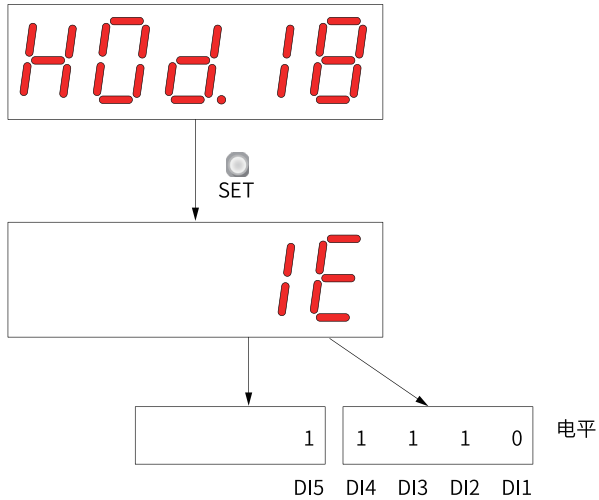


图1-7 H0d.18设定含义说明

H0b.03监控DI电平状态：

若DI功能无故障，H0b.03的显示值总是与H0d.18一致。

故此时面板上显示DI1端子为低电平，DI2~DI5端子为高电平，后台软件读取的H0b.03值为1E(十六进制)。

显示如下：

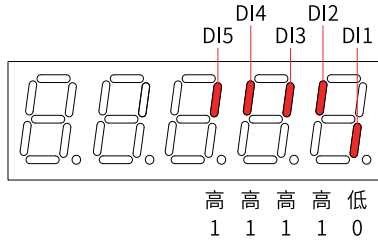


图1-8 H0b.03对应DI电平状态说明

■ 退出功能

DI 信号强制输入功能在断电后不记忆，重新上电即可恢复正常DI，或设定H0d.17=0亦可切回正常DI 模式。

用户密码

用户密码(H02.30)功能启用后，用户持有参数设定权限，其他操作者只能查看，不能变更参数值。

将H0A.71的bit5置1，设置用户密码后不能通过面板和汇川伺服调试平台查看和更改H02组以后的参数

● 用户密码设定

用户密码设定流程与对应显示如下图所示，以将密码设为“00001”为例。

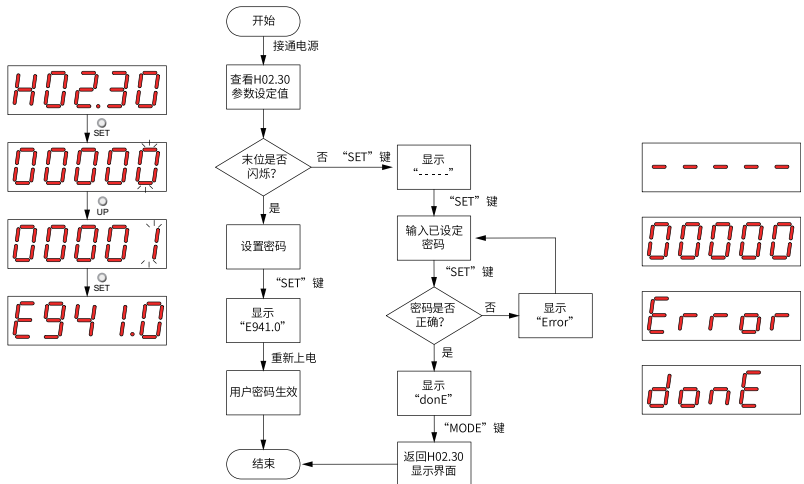


图1-9 用户密码设定步骤示意图

修改用户密码时，首先输入当前密码，使参数设定权限开通。再次进入H02.30，即可设置新的密码，设置方法同上图。

说明

末位不闪烁，表示当前处于密码保护状态；末位闪烁，表示未设置过密码或已输入正确密码。

- 用户密码取消
用户必须输入已设置的用户密码后，将H02.30参数值设定为“00000”即表示用户密码取消。

1.2 调试软件


1.2.1 安装

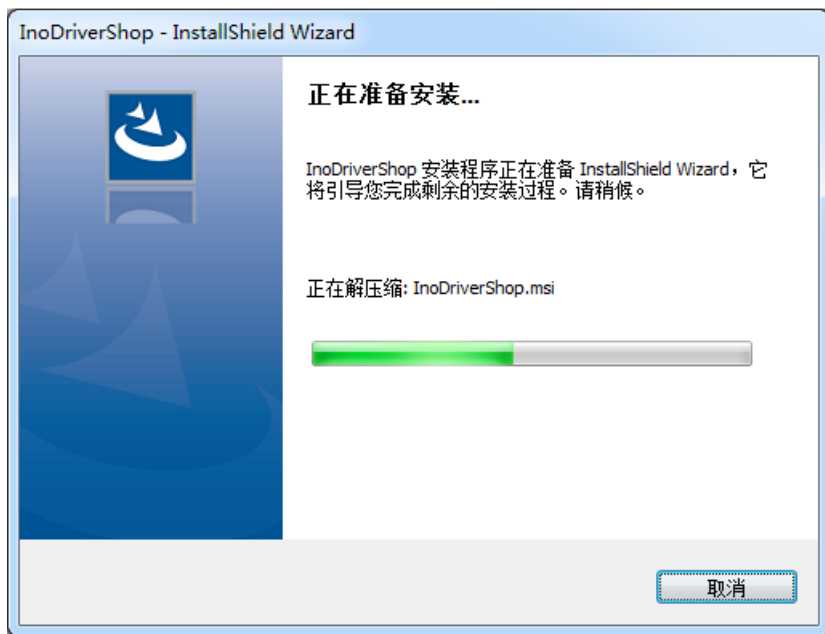
调试软件介绍

本公司网站<http://www.inovance.com>提供免费下载和使用的后台软件InoDriverShop。
SV660系列与PC通讯请使用S6-L-T00-3.0类型的通讯线缆。

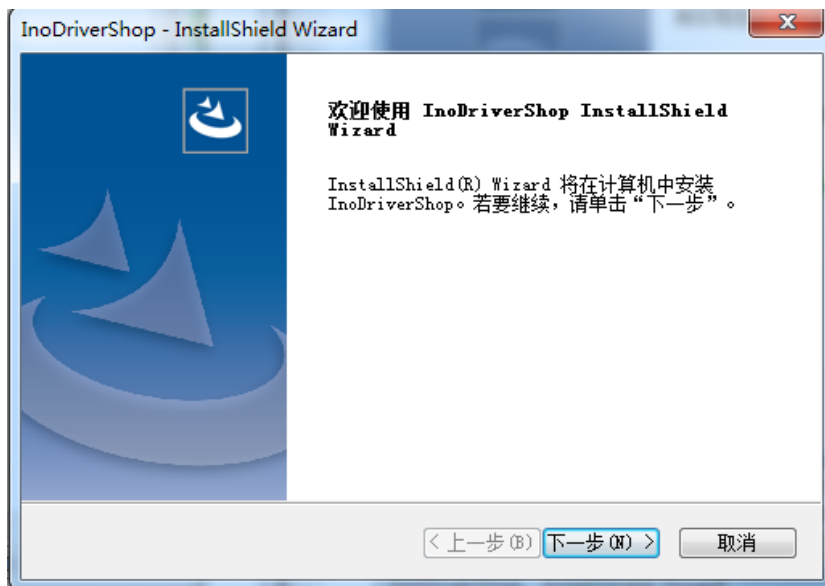
InoDriverShop支持Windows7x86&x64和Windows10x64操作系统。关于InoDriverShop的详细使用方法，请参见InoDriverShop的帮助文件。

InoDriverShop软件安装

1. 软件获取
 - a. 登录汇川技术官方网站
网址：<http://www.inovance.com>。
 - b. 服务与支持→资料下载→搜索“InoDriverShop”
 - c. 点击“下载”。
2. 下载安装包后解压文件。
3. 点击  InoDriverShop.exe 开始安装。



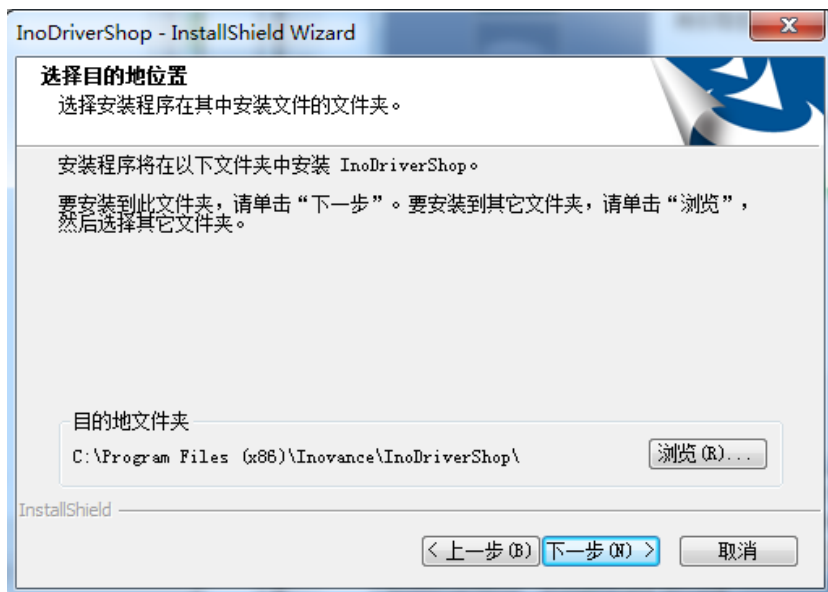
4. 点击“下一步”。



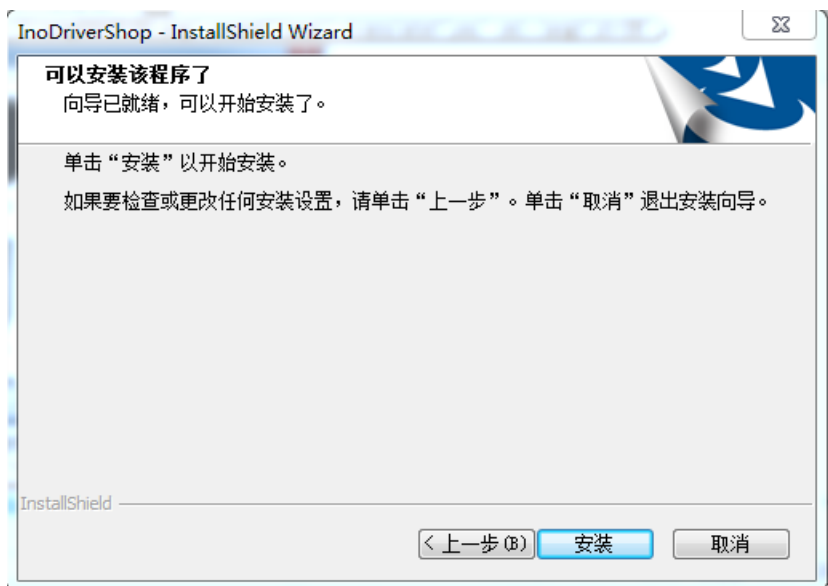
5. 安装过程中用户可自定义安装路径, 点击“浏览”按钮进行路径设置。默认安装路径为“C:\Program Files\Inovance\InoDriverShop”。

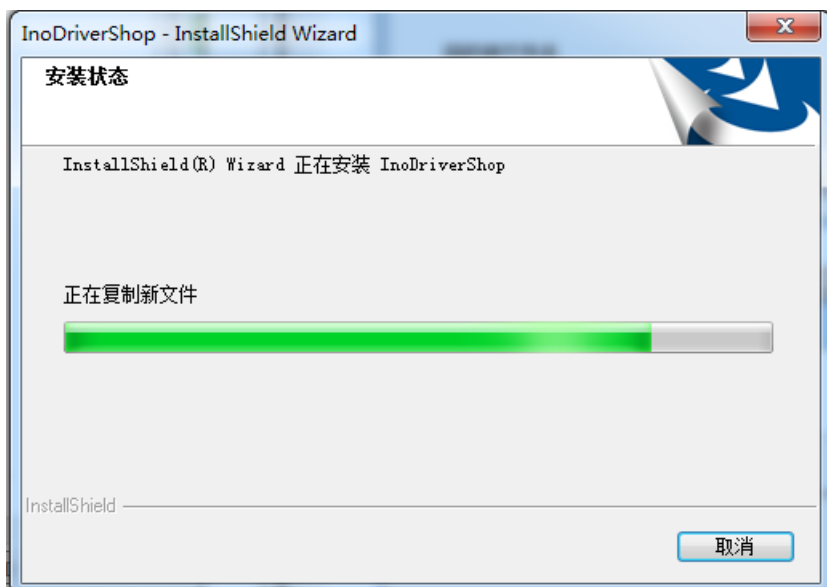
若为在线升级安装，则在原软件路径中直接升级。

选择好安装路径后，点击“下一步”。

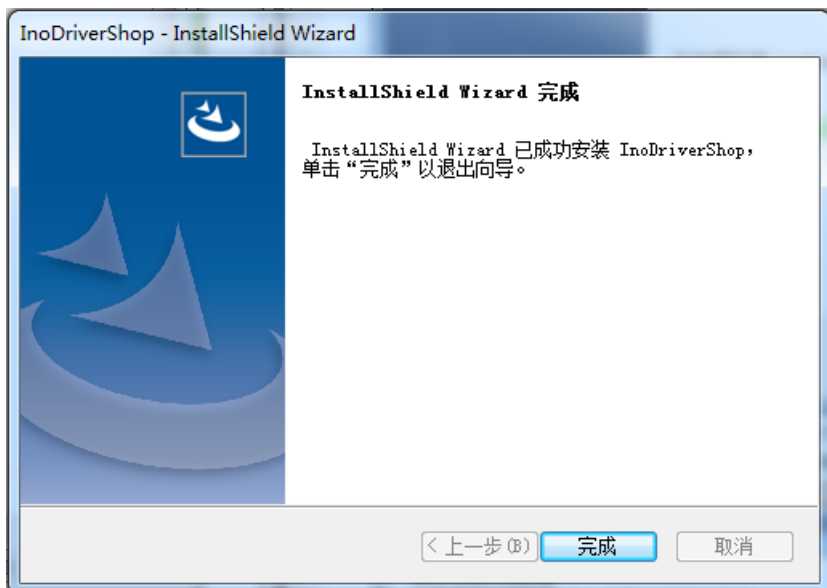


6. 点击“安装”，进行安装。





7. 安装完成后，点击“完成”。




8. 桌面自动生成快捷方式。



1.2.2 连接

1. 启动InoDriverShop。

- 双击  启动软件。
- 桌面上没有图标时，请选择“Start”→搜索“InoDriverShop”。

2. 新建工程。

- a. 点击下图中“①”按钮，新建工程。

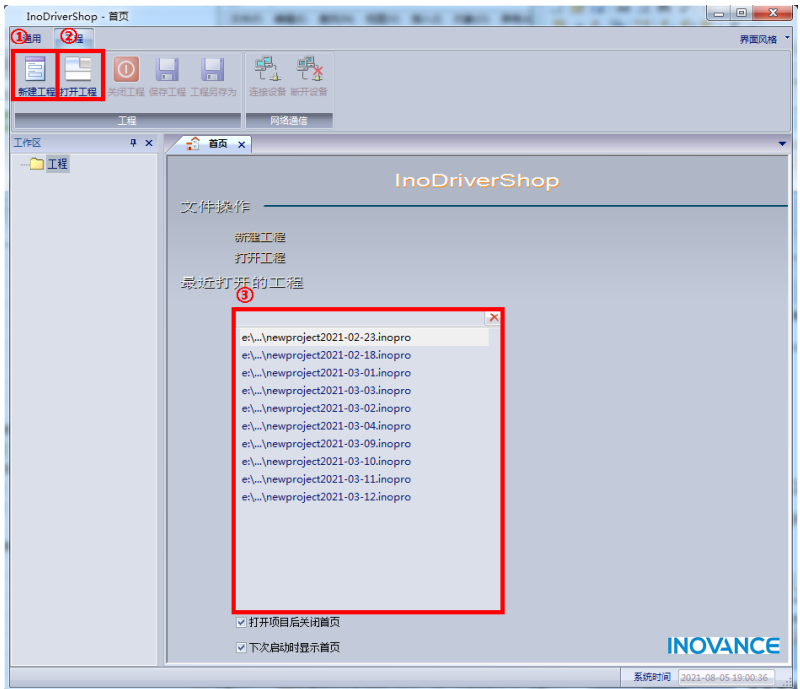


图1-10 软件启界面

说明

选择上图中②或③可以打开已保存的历史工程。

- b. 打开工程向导界面。

在图“工程向导界面”的区域①选择新建“在线”或“离线”设备；区域②选择调试设备的产品系列；区域③根据产品系列加载默认通讯参数。



图1-11 工程向导界面

c. 点击“下一步”新建工程。

- 新建在线设备将进入如下图所示界面。自动扫描出设备，选择待调试设备后，点击完成即可完成工程的新建。

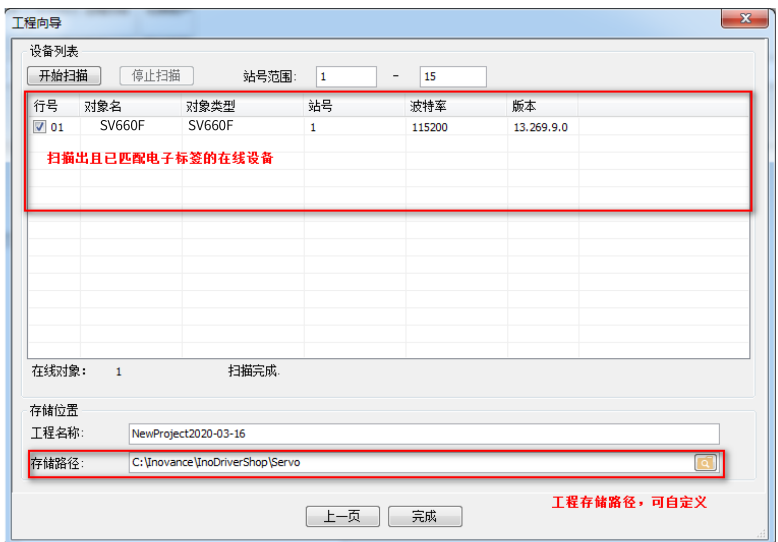


图1-12 扫描界面

- 新建离线设备如下图所示界面。

用户可根据需要选择站号、对象类型、软件版本号、添加不同标准或非标设备、选择存储位置，也可创建多个离线设备。

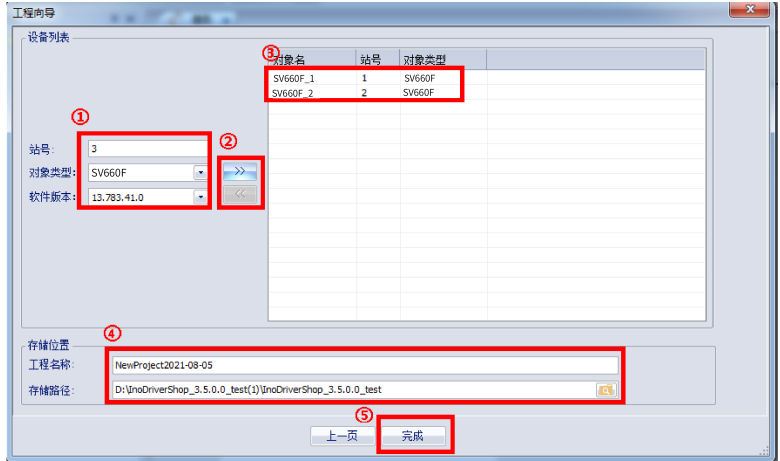


图1-13 离线工程向导界面

说明

①站号、④工程名称及存储路径都可以根据需要自行修改。

d. 完成新建工程。

3. 显示主界面如下图所示。

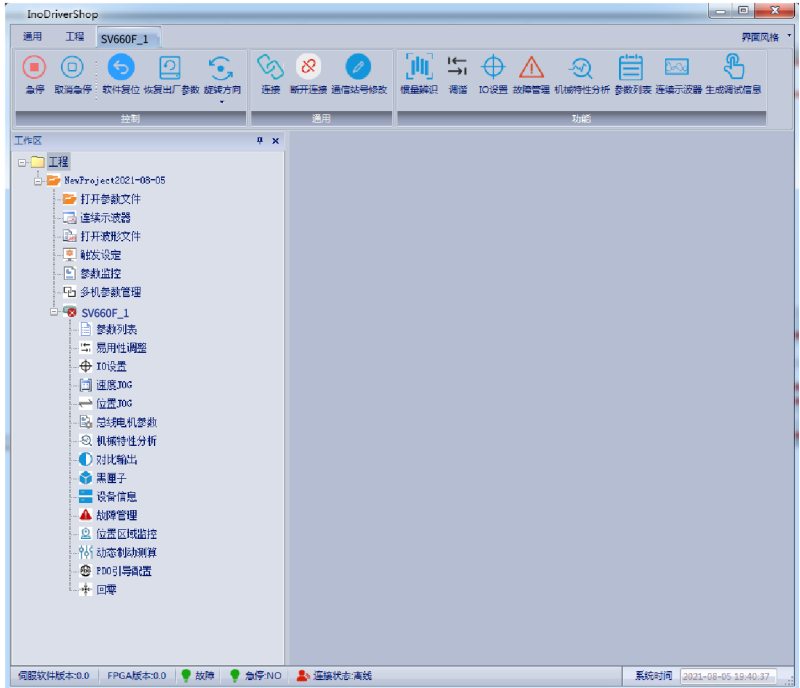
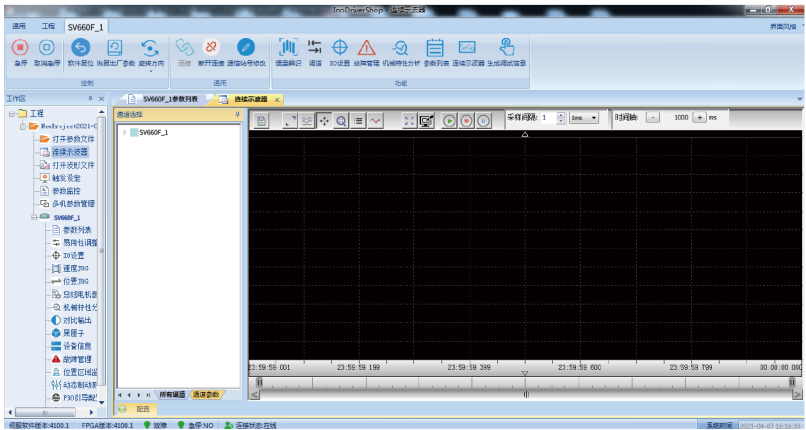


图1-14 主界面

1.2.3 调试软件介绍

InoDriverShop部分功能介绍如下：

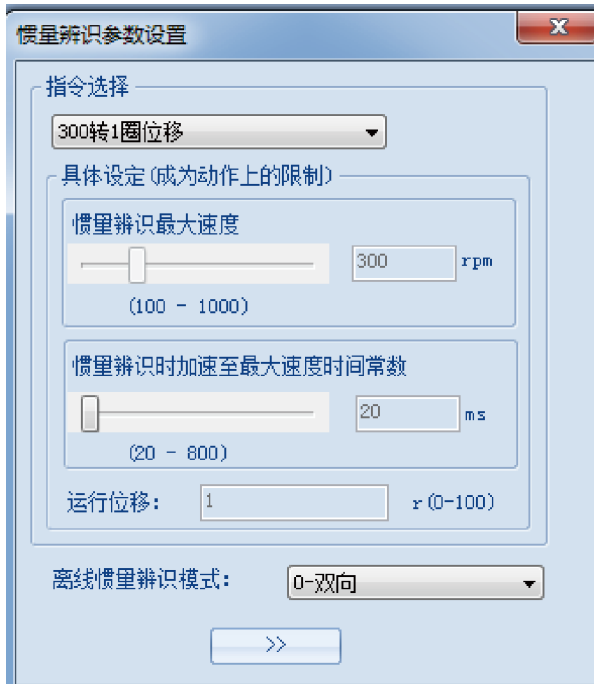
- 示波器：检测和保存伺服运行中的瞬时数据。



- 参数管理：批量读取和下载参数。

轴种	功能码ID	描述	设定值	当前值	出厂值	最小值	最大值	单位	修改方式	生效方式
轴1	M00-00	电机编号	---	14102	14102	0	65535		停机修改	再次通电
轴1	M00-02	零件号	---	0.00	0.00	0.00	42949672		不可修改	
轴1	M00-04	伺服驱动型号	---	2000.0	0.0	0.0	6553.5		不可修改	
轴1	M00-05	总线机械编号	---	11406	0	0	65535		不可修改	
轴1	M00-06	PTA零件号	---	0.00	0.00	0.00	655.35		不可修改	
轴1	M00-07	STP驱动电压	---	4100.10	0.00	0.00	655.35		不可修改	
轴1	M00-08	总线伺服器类型	---	14100	0	0	65535		停机修改	
轴1	M01-00	MC版本版本号	---	4100.1	0.0	0.0	6553.5		不可修改	
轴1	M01-01	PTA版本号	---	4100.1	0.0	0.0	6553.5		不可修改	
轴1	M01-02	伺服器总系列号	---	3	0	0	65535		不可修改	
轴1	M01-10	驱动器系列号	---	2[5-2088]	3	0	65535		停机修改	再次通电
轴1	M01-11	驱动器位号	---	220	220	0	65535	V	不可修改	
轴1	M01-12	驱动器额定功率	---	0.40	0.40	0.00	10737418.24	kw	不可修改	
轴1	M01-14	驱动器最大输出功率	---	0.40	0.40	0.00	10737418.24	kw	不可修改	
轴1	M01-16	驱动器额定输出电流	---	2.80	2.80	0.00	10737418.24	A	不可修改	
轴1	M01-18	驱动器最大输出电流	---	10.10	10.10	0.00	10737418.24	A	不可修改	
轴1	M01-40	额定母线电压保护点	---	420	420	0	2300	V	任意修改	
轴1	M01-44	额定功率	---	1.00	1.00	0.00	655.35	kw	不可修改	
轴1	M01-46	最大输出功率	---	1.50	1.50	0.00	655.35	kw	不可修改	
轴1	M01-48	额定额定输出电流	---	3.20	3.20	0.00	655.35	A	不可修改	
轴1	M01-75	电流环放大系数	---	1.30	1.00	0.00	655.35		任意修改	立即生效
轴1	M01-76	PI和PI-差速器	---	6000	1	0	65535		停机修改	立即生效
轴1	M02-00	控制模式选择	---	1[1-位置模式]	1	0	9		任意修改	立即生效
轴1	M02-01	绝对值系统选择	---	0[0-增量模式]	0	0	4		停机修改	再次通电

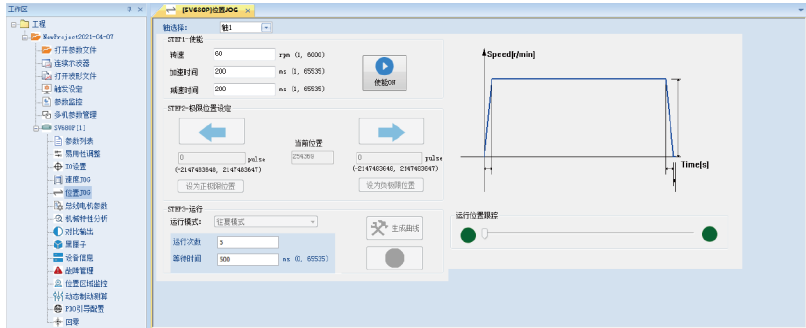
- 惯量辨识：对负载惯量比进行辨识。



- 机械特性分析：分析出机械系统的共振频率。



- 运动JOG：规划一段位置指令使电机反复运行。



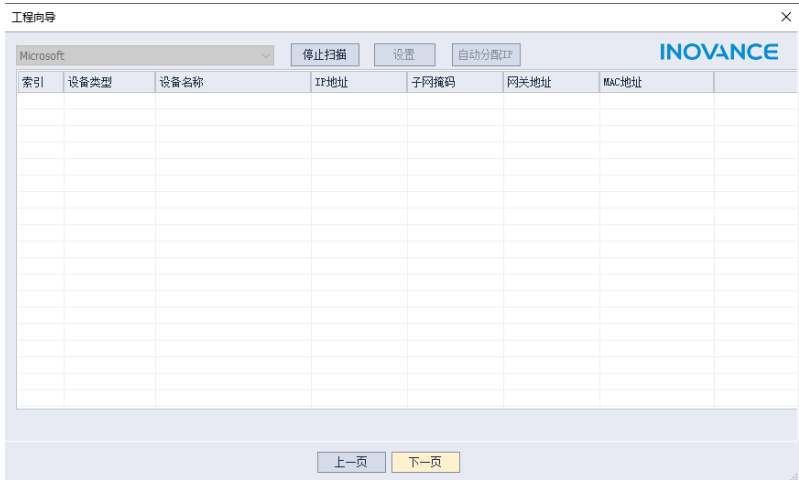
- 增益调整：调整伺服的刚性等级并具有简易的运动信息监控功能。

1.2.4 多机联调

1. 点击SV660F图标，右侧通信类型选择“TCP_DCP”，点击“下一步”。



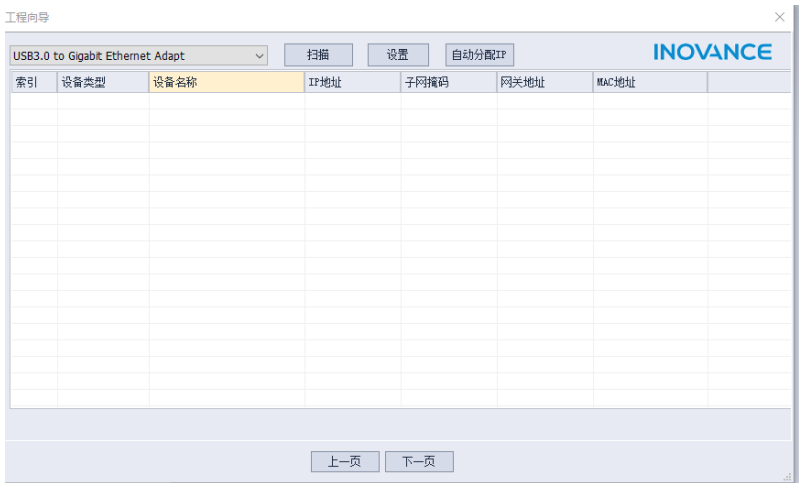
2. 进入下一页后，以默认网卡进行扫描，如果设备连接的网卡不是当前选择的网卡，点击“停止扫描”，从左侧下拉框选择正确的网卡。

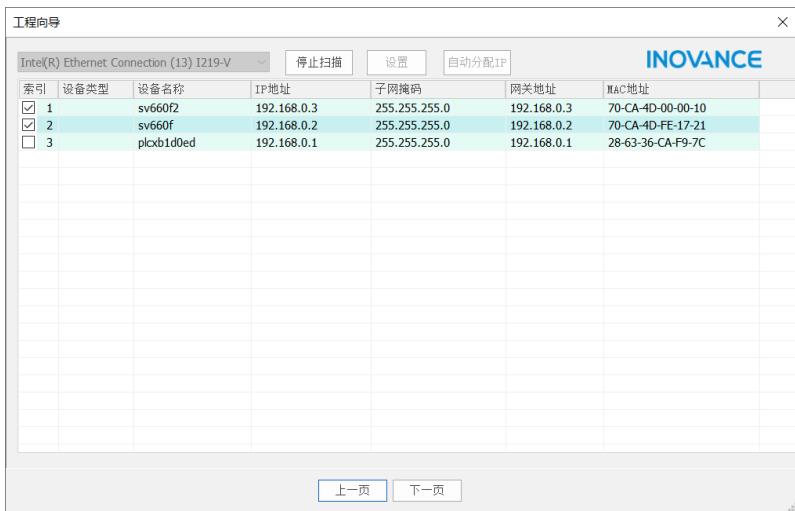


3. 点击“扫描”，界面显示连接的设备，后续组网需要网卡IP和设备IP处于同一网段，在此界面中可以修改设备名称、IP、子网掩码、默认网段。修改后需要点击“设置”按钮将修改写入设备，设置正确后，点击“下一步”。

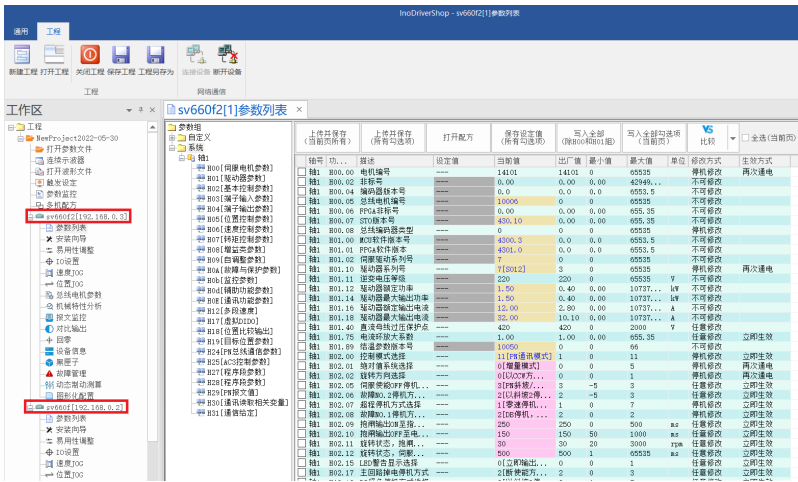
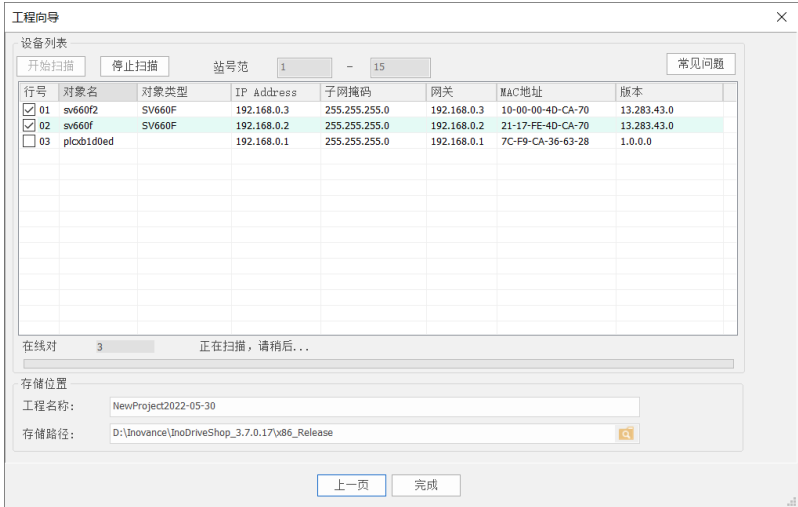
说明

修改设备IP后，如果网卡IP与设备不在同一网段，需要手动调整电脑网卡IP。





4. 进入电子标签扫描界面，扫描结果在界面中显示,正确扫描到设备后，点击“完成”按钮，即可建立多机工程。



2 调试与运行

2.1 调试流程

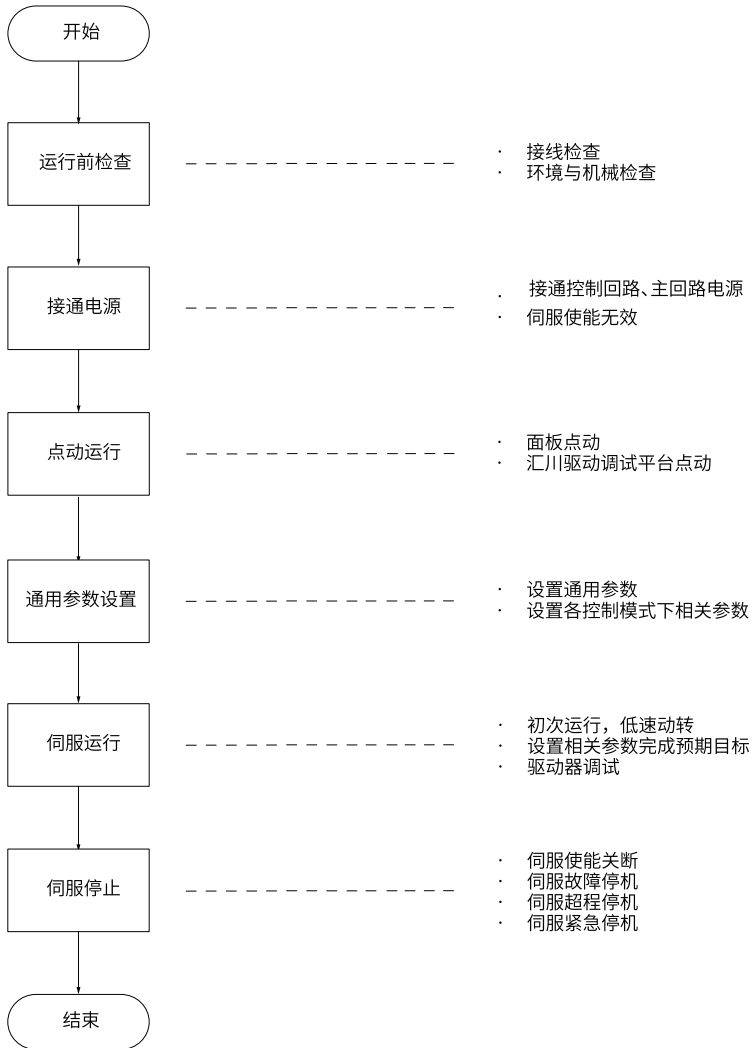


图2-1 伺服调试流程

2.2 调试步骤

2.2.1 运行前检查

伺服驱动器和伺服电机运行之前需进行以下检查：

表2-1 运行前检查列表

记录	序号	内容
接线		
<input type="checkbox"/>	1	伺服驱动器的电源输入端子 (L1C、L2C, L1、L2、L3, R、S、T) 必须正确连接。
<input type="checkbox"/>	2	伺服驱动器输出端子(U、V、W)和伺服电机主电路线缆(U、V、W)必须相位一致，且正确连接。
<input type="checkbox"/>	3	伺服驱动器的电源输入端子 (L1、L2、L3, R、S、T) 和主回路输出端子(U、V、W)不能短路。
<input type="checkbox"/>	4	伺服驱动器各控制信号线缆接线正确，抱闸、超程保护等外部信号线已可靠连接。
<input type="checkbox"/>	5	伺服驱动器和伺服电机必须可靠接地。
<input type="checkbox"/>	6	所有线缆的受力在规定范围之内。
<input type="checkbox"/>	7	配线端子已进行绝缘处理。
环境与机械		
<input type="checkbox"/>	1	伺服驱动器内外部没有会造成信号线、电源线短路的电线头、金属屑等异物。
<input type="checkbox"/>	2	伺服驱动器和外置制动电阻未放置于可燃物体上。
<input type="checkbox"/>	3	伺服电机的安装、轴和机械的连接必须可靠。
<input type="checkbox"/>	4	伺服电机和所连接的机械必须处于可以运行的状况。

2.2.2 接通电源

接通输入电源

输入电源端子为L1C、L2C（控制回路电源输入）和L1、L2、L3, R、S、T（主回路电源输入）。

接通输入电源后，母线电压指示灯显示无异常，且面板显示器依次显示

“reset” → “nr” → “ry”，表明伺服驱动器处于可运行的状态，等待上位机给出伺服使能信号。

说明

- 主回路电源使用单相220V AC输入时，选择L1、L2、L3任意两个端子即可。
- 若驱动器面板显示器一直显示“nr”或故障，请参考《SV660F系列伺服排障手册》，分析并排除故障原因。

2.2.3 点动运行



使用点动运行功能时，需将伺服使能信号(S-ON)置为无效，否则不能执行！

为试运转伺服电机及驱动器，可使用点动运行功能确认伺服电机是否可以正常旋转，转动时有无异常振动和异常声响。可以通过面板、汇川驱动调试平台两种方式使用点动运行功能。电机以当前参数H06.04存储值作为点动速度。

面板点动

- 调试步骤

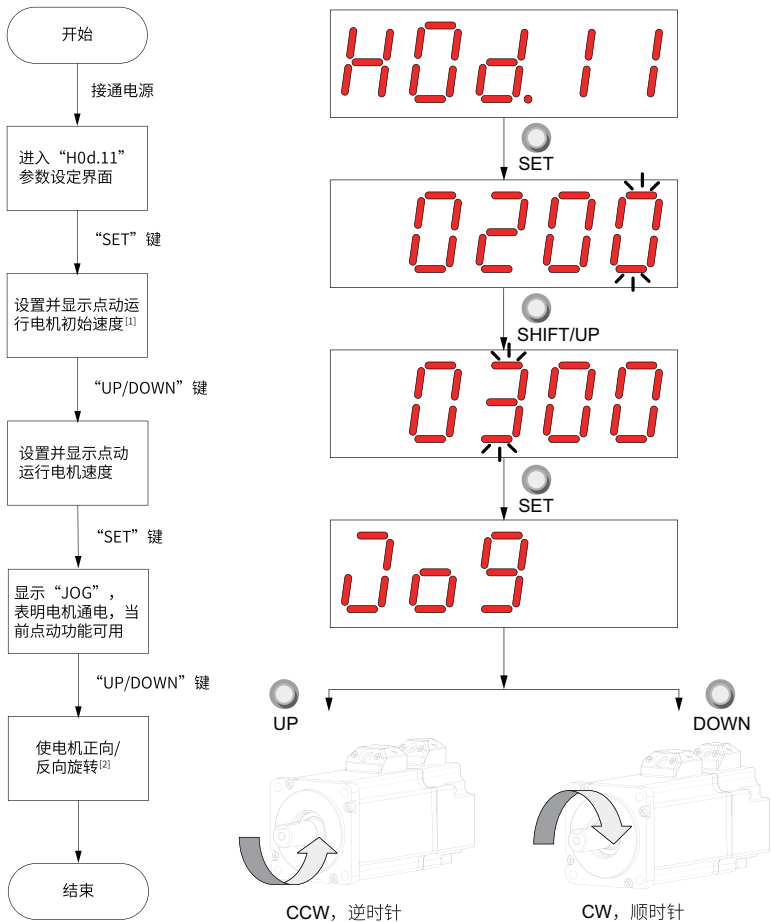


图2-2 点动运行设定步骤示意图

说明

- [1] 使用“UP”或“DOWN”键，可增大或减小本次点动运行电机转速，退出点动运行功能即恢复初始转速。
- [2] 按下“UP”或“DOWN”键，伺服电机将朝正方向或反方向旋转，放开按键则伺服电机立即停止运转。

• 操作方法说明：

1. 通过面板操作H0d.11进入点动运行模式。

此时面板显示JOG点动速度默认值。

2. 通过UP/DOWN键调整点动运行速度，按SET键进入点动状态。

此时面板显示“JOG”状态。

3. 通过UP/DOWN键可实现正反转点动运行。
4. 按MODE键退出点动运行模式，同时返回上级菜单。

之前设置的点动运行速度值并不保存，重新还原成默认值。

☆关联参数：

请参考参数第160页“H06.04”详细说明

- 退出点动运行
可通过“MODE”键退出当前点动运行状态，同时返回上级菜单。

驱动调试平台点动运行

打开汇川驱动调试平台点动运行界面，设置点动速度值，单击界面伺服ON按钮后，通过界面上正反转按钮实现点动正反转运行功能。

当关闭点动运行界面，退出点动运行模式时，之前设置的点动运行速度值并不保存，重新还原成默认值。



2.2.4 设置参数

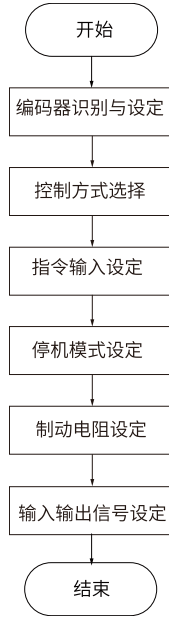


图2-3 通用参数设置流程图

编码器识别与设定

检查参数H00.00电机编号与电机是否匹配。

通过设置“旋转方向选择（H02.02）”，可以在不改变输入指令极性的情况下，改变电机的旋转方向。

☆关联参数：

请参考参数第114页“H00.00”详细说明

请参考参数第121页“H02.02”详细说明

旋转方向选择（H02.02）改变时，伺服驱动器输出脉冲的形态、监控参数的正负不会改变。

超程防止功能中“正向驱动”与旋转方向选择（H02.02）设置一致。

停机模式设定

停机模式设定包括“抱闸设置”、“伺服OFF停机方式选择”、“故障NO.2停机方式选择”、“超程停机方式选择”、“故障NO.1停机方式选择”。

1. 伺服OFF停机方式选择。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.05”详细说明

2. 故障NO.2停机方式选择。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.06”详细说明

3. 超程停机方式选择。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.07”详细说明

4. 故障NO.1停机方式选择。

☆关联参数：

请参考参数第123页“H02.08”详细说明

抱闸设置

抱闸是在伺服驱动器处于非运行状态时，防止伺服电机轴运动，使电机保持位置锁定，以使机械的运动部分不会因为自重或外力移动的机构。

**注意**

- 内置于伺服电机中的抱闸机构是指非通电动作型的专用机构，不可用于制动用途，仅在使伺服电机保持停止状态时使用。
- 抱闸线圈无极性。
- 伺服电机停机后，应切断伺服使能开启。
- 内置抱闸的电机运转时，抱闸可能会发出咔嚓声，功能上并无影响。
- 在电机附近使用磁传感器等仪器时，抱闸线圈通电状态下(抱闸开放状态)，在轴端等部位可能发生磁通泄漏。

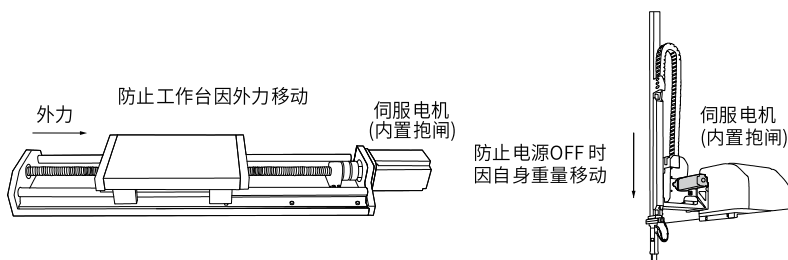


图2-4 抱闸应用示意图

表2-2 抱闸参数表

电机型号	保持力矩 (N·m)	供电电压 (V DC) ±10%	线圈电阻 (Ω)±7%	励磁电流 (A)	脱离时间 (ms)	吸合时间 (ms)	回时间隙 (°)
MS1H1-05B/10B	0.32	24	94.4	0.25	≤20	≤40	≤1.5
MS1H1-20B/40B MS1H4-40B	1.5		75.79	0.32	≤20	≤60	≤1.5
MS1H1-75B/ MS1H4-75B	3.2		57.6	0.42	≤40	≤60	≤1
MS1H2-10C/15C/ 20C/25C	8		25	0.96	≤30	≤85	≤0.5
MS1H2-30C/40C/ 50C	16		21.3	1.13	≤60	≤100	≤0.5
MS1H3-85B/13C/ 18C	12		29.7	0.81	≤60	≤120	≤0.5
MS1H3-29C/44C/ 55C/75C	50		14.4	1.67	≤100	≤200	≤0.5

- 伺服驱动器正常状态抱闸时序

正常状态的抱闸时序可分为电机静止和电机旋转两种情况：

- 静止：电机实际转速低于20rpm。
- 旋转：电机实际转速达到20rpm及以上。

- 伺服电机静止时的抱闸时序

伺服使能由ON转为OFF时，若当前电机速度低于20rpm，则驱动器按静止抱闸时序动作。



注意

- 抱闸输出由OFF置为ON后，在H00.61时间内，请勿输入位置/速度/转矩指令，否则会造成指令丢失或运行错误。（系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令，当H01.91 bit=1时，则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。）
- 用于垂直轴时，机械运动部的自重或外力可能会引起机械轻微移动。伺服电机静止情况时，发生伺服使能OFF，抱闸输出立刻变为OFF，但在H02.10时间内，电机仍然处于通电状态，防止机械运动部分由于自重或外力作用移动。

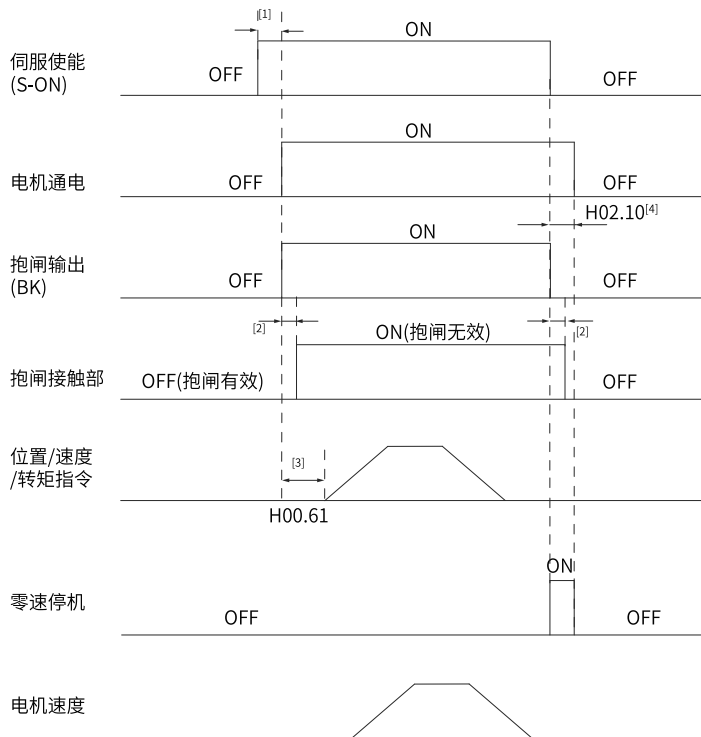


图2-5 电机静止时抱闸时序图

说明

- [1]: 伺服使能ON时，延迟约80ms，抱闸输出被置为ON，同时电机进入通电状态。
- [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
- [3]: 从抱闸输出设为ON到输入指令，请间隔H00.61时间以上。（系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令，当H01.91 bit=1时，则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。）
- [4]: 伺服电机静止情况(电机转速低于20rpm)下，伺服使能OFF时，抱闸输出同时被置为OFF，通过H02.10可以设定抱闸输出OFF后，电机进入非通电状态的延时。

☆关联参数:

请参考参数第123页“H02.09”详细说明

请参考参数第124页“H02.10”详细说明

- 伺服电机旋转时的抱闸时序

伺服使能由ON转为OFF时，若当前电机速度大于等于20rpm，则驱动器按旋转抱闸时序动作。



- 伺服使能由OFF置为ON时，在H00.61时间内，请勿输入位置/速度/转矩指令，否则会造成指令丢失或运行错误。（系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令，当H01.91 bit=1时，则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。）
 - 伺服电机旋转时，发生伺服使能OFF，伺服电机进入零速停机状态，但抱闸输出需满足以下任一条件才被设为OFF：
 - H02.12时间未到，但电机已减速至H02.11。
 - H02.12时间已到，但电机转速仍高于H02.11。
 - 抱闸输出由ON变为OFF后，在50ms时间内，电机仍然处于通电状态，防止机械运动部由于自重或外力作用移动。
-

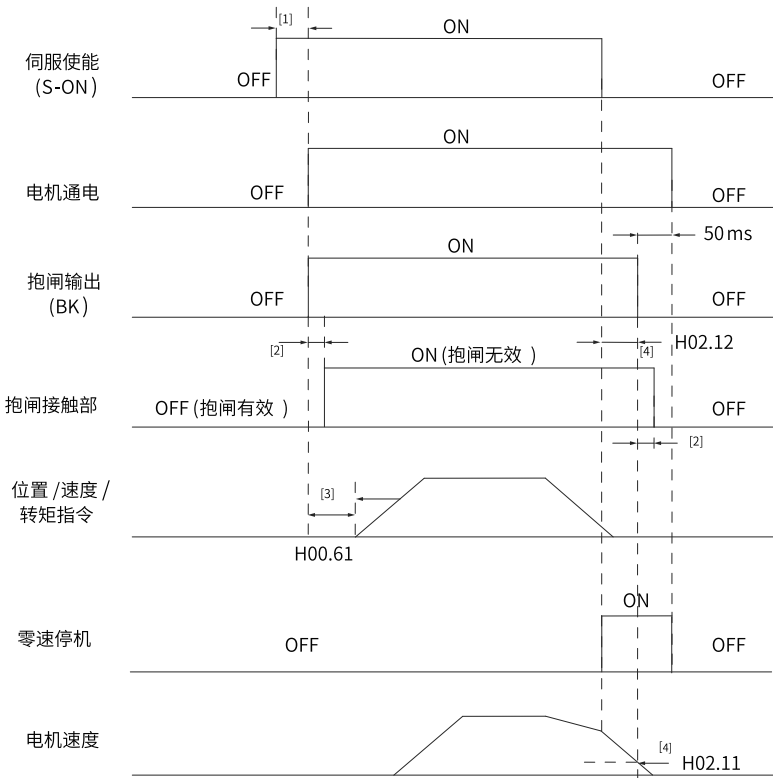


图2-6 电机旋转时抱闸时序图

说明

- [1]: 伺服使能ON时, 延迟约80ms, 抱闸输出被置为ON, 同时电机进入通电状态。
- [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格, 请参见第40页“表2-2”。
- [3]: 从抱闸输出设为ON到输入指令, 请间隔H00.61时间以上。(系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令, 当H01.91 bit=1时, 则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。)
- [4]: 伺服电机旋转情况下, 伺服使能OFF时, 当抱闸输出OFF延时H02.12或者速度反馈小于H02.11, 电机才进入非通电状态。

☆关联参数:

请参考参数第124页“H02.11”详细说明

请参考参数第124页“H02.12”详细说明

- 伺服驱动器故障状态抱闸时序

伺服故障按照停机方式的不同，分为第1类故障(简称：NO.1)和第2类故障(简称：NO.2)，请参考《SV660F系列伺服排障手册》。伺服驱动器故障状态抱闸时序可分为以下2种情况：

■ 发生第1类故障：

抱闸输出条件与“伺服驱动器正常状态下，伺服电机旋转时的抱闸时序”相同。

即：抱闸输出需满足以下任一条件才被设为OFF：

- H02.12时间未到，但电机已减速至H02.11。
- H02.12时间已到，但电机转速仍高于H02.11。

■ 发生第2类故障：

发生第2类故障且使能抱闸时，第2类故障停机方式被强制为“零速停机，保持DB状态”。

此时，伺服电机首先进行零速停机，当电机实际转速低于20rpm时，抱闸输出条件与“伺服驱动器正常状态下，伺服电机静止时的抱闸时序”相同，即：抱闸输出立刻变为OFF，但在H02.10时间内，电机仍然处于通电状态。

制动电阻设定

当电机的转矩和转速方向相反时，能量从电机端传回驱动器内，使得母线电压值升高，当升高到制动点时，能量只能通过制动电阻来消耗。此时，制动能量必须根据制动要求被消耗，否则将损坏伺服驱动器。制动电阻可以内置，也可以外接。内置与外置制动电阻不能同时使用。制动电阻相关规格如下：

表2-3 制动电阻规格

驱动器型号	内置制动电阻规格			外接制动电阻 最小允许电阻值 (Ω) (H02.21)
	电阻值(Ω)	功率Pr(W)	可处理功率 Pa(W)	
SV660FS1R6I	-	-	-	50
SV660FS2R8I	-	-	-	45
SV660FS5R5I	50	50	25	40
SV660FS7R6I	25	80	40	20
SV660FS012I				15
SV660FT3R5I	100	80	40	80
SV660FT5R4I	100	80	40	60
SV660FT8R4I	50	80	40	45
SV660FT012I				40
SV660FT017I	35	100	50	35
SV660FT021I				25
SV660FT026I				

说明

- S1R6以及S2R8不标配内置制动电阻，如需使用，请用户自行配置外置制动电阻或者联系汇川购买S1R6与S2R8配置内置制动电阻的非标机型。
- 内置制动电阻可处理功率 P_a ，与驱动器环境温度、实际负载率有关。

- 无外部负载转矩

若电机做来回往复动作，刹车时动能将转化为电能回馈到母线电容，待母线电压超过制动电压，制动电阻将消耗多余的回馈能量。以电机空载由3000rpm到静止为例，电机速度曲线如下：

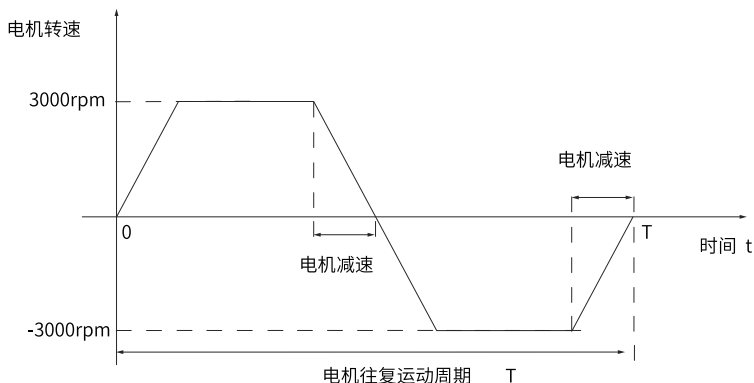


图2-7 外部负载转矩不存在情况下电机速度曲线举例

- 能量计算数据

伺服驱动器SV660FS1R6I和SV660FS2R8I型号未内置制动电阻。可通过电容器进行充电的能量请参见《SV660F系列伺服硬件手册》中的“外围元件设计”章节。伺服电机和负载的旋转能量超出下表中可处理的再生能量的值时，请连接外接制动电阻。

伺服驱动器型号	可处理的再生能量(W)	备注
SV660FS1R6I	13.15	主回路电源的输入电压为220V AC。
SV660FS2R8I	26.29	

- 220V电机从空载额定转速到静止过程中，所产生的能量数据如下所示：

容量 (kW)	伺服电机型号 MS1H*-*-*-*-*-*	转子惯量 $J(10^{-4}\text{kgm}^2)$	空载额定转速到静止 产生的制动能量 E_O (J)	电容可吸收的最大制动能 量 E_C (J)	
0.05	MS1H1-05B30CB-*330Z	0.026	0.13	7.8	
	MS1H1-05B30CB-*332Z	0.028	0.14		
0.1	MS1H1-10B30CB-*330Z	0.041	0.20		
	MS1H1-10B30CB-*332Z	0.043	0.21		
0.2	MS1H1-20B30CB-*331Z	0.207	1.02		15.7
	MS1H1-20B30CB-*334Z	0.220	1.09		
0.4	MS1H1-40B30CB-*331Z	0.376	1.86	22.4	
	MS1H1-40B30CB-*334Z	0.390	1.93		
0.55	MS1H1-55B30CB-*331Z	1.06	5.24	22.4	
0.75	MS1H1-75B30CB-*331Z	1.38	6.82	22.4	
	MS1H1-75B30CB-*334Z	1.430	7.07		
1	MS1H1-10C30CB-*331Z	1.75	8.65	32.4	
1	MS1H2-10C30CB-*331Z	1.87	9.2	26.7	
	MS1H2-10C30CB-*334Z	3.12			
1.5	MS1H2-15C30CB-*331Z	2.46	12.2	26.7	
	MS1H2-15C30CB-*334Z	3.71		47.7	
0.85	MS1H3-85B15CB-*331Z	13.3	16.45	22.4	
	MS1H3-85B15CB-*334Z	14	17.3		
1.3	MS1H3-13C15CB-*331Z	17.8	22	22.4	
	MS1H3-13C15CB-*334Z	18.5	22.86		
0.1	MS1H4-10B30CB-*330Z	0.102	0.50	7.8	
	MS1H4-10B30CB-*332Z	0.104	0.51		
0.4	MS1H4-40B30CB-*331Z	0.657	3.25	15.7	
	MS1H4-40B30CB-*334Z	0.667	3.30		
0.75	MS1H4-75B30CB-*331Z	2	9.92	22.4	
	MS1H4-75B30CB-*334Z	2.012	9.92		

■ 380V电机从空载额定转速到静止过程中，所产生的能量数据如下所示：

容量 (kW)	伺服电机型号 MS1H*-*-*-*-*-*	转子惯量 $J(10^{-4}\text{kgm}^2)$	空载额定转速到静止产生 的制动能量 E_O (J)	电容可吸收的最大制动能 量 E_C (J)
1	MS1H2-10C30CD-*331Z	1.87	9.2	34.3
	MS1H2-10C30CD-*334Z			
1.5	MS1H2-15C30CD-*331Z	2.46	12.2	34.3
	MS1H2-15C30CD-*334Z			
2	MS1H2-20C30CD-*331Z	3.06	15.1	50.4
2.5	MS1H2-25C30CD-*331Z	3.65	18	50.4
3	MS1H2-30C30CD-*331Z	7.72	38.2	50.4
4	MS1H2-40C30CD-*331Z	12.1	59.8	82.7
5	MS1H2-50C30CD-*331Z	15.4	76.2	82.7
0.85	MS1H3-85B15CD-*331Z	13.3	16.45	28.2
	MS1H3-85B15CD-*334Z	14	17.3	34.3
1.3	MS1H3-13C15CD-*331Z	17.8	22	34.3
	MS1H3-13C15CD-*334Z	18.5	22.88	34.3
1.8	MS1H3-18C15CD-*331Z	25	30.9	50.4
	MS1H3-18C15CD-*334Z	25.7	31.78	50.4

容量 (kW)	伺服电机型号 MS1H*.*****_*****	转子惯量 $J(10^{-4}\text{kgm}^2)$	空载额定转速到静止产生 的制动能量 E_O (J)	电容可吸收的最大制动能 量 E_C (J)
2.9	MS1H3-29C15CD-*331Z	55	68	50.4
	MS1H3-29C15CD-*334Z	55	68	50.4
4.4	MS1H3-44C15CD-*331Z	88.9	109.9	82.7
	MS1H3-44C15CD-*334Z	88.9	109.9	82.7
5.5	MS1H3-55C15CD-*331Z	107	132.28	100.8
	MS1H3-55C15CD-*334Z	107	132.28	100.8
7.5	MS1H3-75C15CD-*331Z	141	174.33	100.8
	MS1H3-75C15CD-*334Z	141	174.33	100.8

如果知道完成整个制动过程所需的时间 (T)，再根据下列选型流程和公式即可计算出是否需要外置电阻，以及外置制动电阻的功率大小。

- 制动电阻选型流程

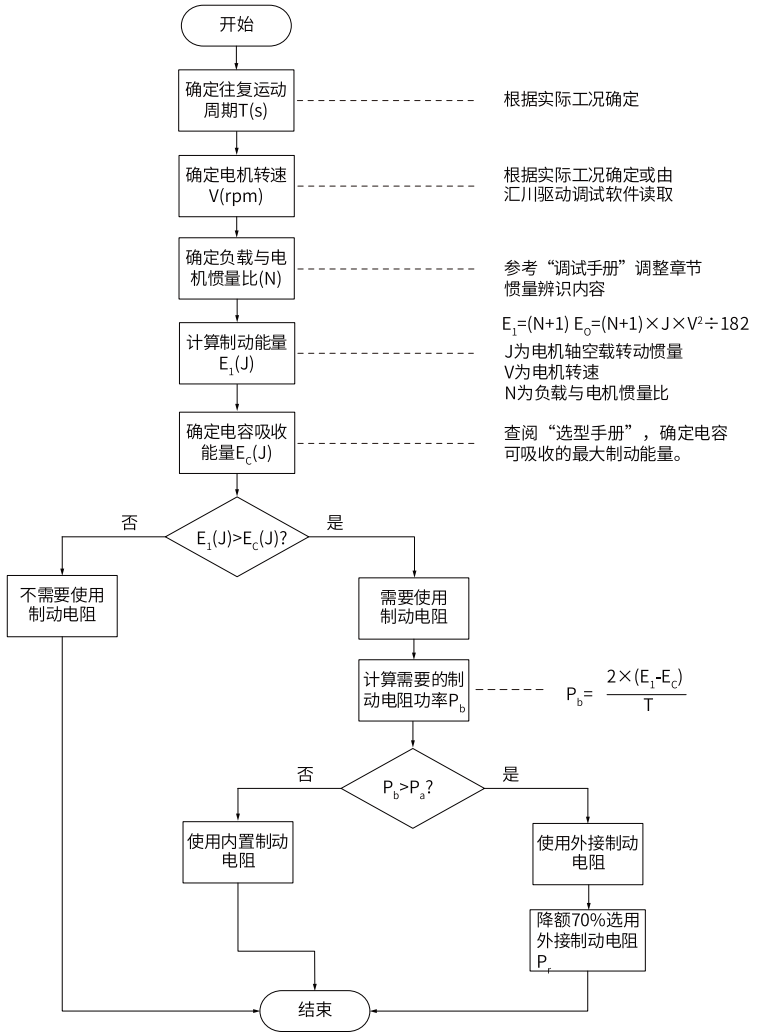


图2-8 制动电阻选型流程图

说明

- 这里以电机由3000rpm到静止为例，并假设负载惯量为电机惯量的N倍，则从3000rpm减速到0时，制动能量为 $(N+1) \times E_o$ 。除去电容吸收的能量 E_c ，所需制动电阻需要消耗的能量为 $(N+1) \times E_o - E_c$ 焦耳。假设往复运动周期为T，则需制动电阻功率为 $2 \times [(N+1) \times E_o - E_c] / T$ 。具体电机对应的 E_o 和 E_c 值请参见《SV660F系列伺服调试手册》中的“能量计算数据”。
- 根据上图，可确定当前是否使用制动电阻，及内置或外接制动电阻。并以此为依据，设置参数H02.25。
- 建议采用铝壳电阻。

以H1系列750W为例，假设往复运动周期 $T=2s$ ，最高转速3000rpm，负载惯量为电机惯量的4倍，则需制动电阻功率：

$$P_b = \frac{2 \times [(N+1) \times E_o - E_c]}{T} = \frac{2 \times [(4+1) \times 6.824 - 32.422]}{2} = 1.698W$$

小于内置制动电阻可处理的容量 $P_a=40W$ ，因此，使用内置制动电阻可以满足要求。

若将上述假设条件中的负载惯量由4倍改为10倍，其他条件不变，则需制动电阻功率：

$$P_b = \frac{2 \times [(N+1) \times E_o - E_c]}{T} = \frac{2 \times [(10+1) \times 6.824 - 32.422]}{2} = 42.642W$$

大于内置制动电阻可处理的功率 $P_a=40W$ 。因此，需要使用外置制动电阻。外置制动电阻功率建议为 $P_b \div (1-70\%)=142.14W$ 。

☆关联参数：

请参考参数第125页“H02.21”详细说明

请参考参数第126页“H02.24”详细说明

请参考参数第126页“H02.25”详细说明

请参考参数第127页“H02.26”详细说明

请参考参数第127页“H02.27”详细说明

- 使用外接制动电阻

$P_b > P_a$ 时，需连接外接制动电阻。此时，根据制动电阻冷却方式的不同，将H02.25置为1或2。

外接制动电阻需降额70%时使用，即： $P_r = P_b \div (1-70\%)$ ，并保证其大于驱动器允许的最小电阻值。外接制动电阻的两端分别与“P⊕”和“C”相连，并拆除端子“P⊕”和“D”之间的导线。

外接制动电阻连接示意图和使用的导线规格请参见《SV660F系列伺服硬件手册》中“制动电阻接线”章节。根据制动电阻冷却方式的不同，将H02.25置为1或2，且确认并设置以下参数。

☆关联参数：

请参考参数第125页“H02.21”详细说明

请参考参数第127页“H02.26”详细说明

请参考参数第127页“H02.27”详细说明



- 请正确设定外置制动电阻的阻值(H02.27)和功率(H02.26)，否则将影响该功能的使用。
- 若使用外接制动电阻时，请确定阻值是否满足最小允许电阻值限制条件。
- 在自然环境下，当制动电阻可处理功率(平均值)在额定容量下使用时，电阻的温度将上升至120°C以上(在持续制动情况下)。基于安全理由，请采用强制冷却方式来降低制动电阻温度；或使用具有热敏开关的制动电阻。关于制动电阻的负载特性，请向制造商咨询。

最后，使用外接制动电阻时，必须根据电阻的散热条件，设置电阻散热系数。

☆关联参数：

请参考参数第126页“H02.24”详细说明

说明

电阻散热系数越大，制动的效率越高。

-
- 使用内置制动电阻

$P_b < P_a$ 且 $E_1 > E_c$ 时，需使用内置制动电阻。此时，将H02.25置为0。

驱动器使用内置制动电阻，需将端子“P⊕”和“D”之间用短接片直接相连。

- 无需使用制动电阻

$E_1 < E_c$ 时，不需要连接制动电阻，仅通过母线电容即可吸收制动能量。此时，将H02.25置为3。

- 有外部负载扭矩，且电机处于发电状态

电机旋转方向与轴转动方向相同，电机向外部输出能量。但某些特殊场合电机转矩输出与转动方向相反，此时电机作负功，外部能量通过电机产生电能回灌给驱动器。

负载为连续发电状态时，建议采取共直流母线方案。

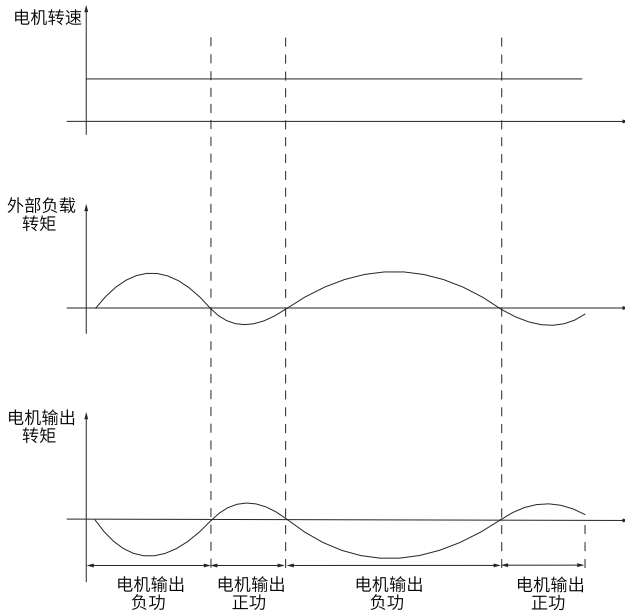


图2-9 外部负载扭矩存在情况下曲线举例

以H1系列750W（额定转矩 $2.39\text{N}\cdot\text{m}$ ）为例，当外部负载转矩为60%额定转矩，转速达1500rpm时，回馈给驱动器的功率为 $(60\% \times 2.39) \times (1500 \times 2\pi \div 60) = 225\text{W}$ ，考虑制动电阻需要降额70%，故外接制动电阻功率为 $225 \div (1 - 70\%) = 750\text{W}$ ，阻值为 50Ω 。

输入输出信号设定

输入输出信号设定即为“DI/DO设置模式选择”。

请参考 第416页“6.2 DIDO功能定义”详细说明

2.2.5 伺服运行

将伺服使能(S-ON)置为有效(ON)。

伺服驱动器处于可运行状态，显示器显示“run”，但由于此时无指令输入，伺服电机不旋转，处于锁定状态。输入指令后，伺服电机旋转。

表2-4 伺服驱动器运行前检查表

记录	序号	内容
<input type="checkbox"/>	1	初次运行时，应设置合适的指令，使电机低速旋转，确认电机旋转情况是否正确。
<input type="checkbox"/>	2	观察电机旋转方向是否正确。若发现电机转向与预计的相反，请检查输入指令信号、指令方向设置信号。

记录	序号	内容
<input type="checkbox"/>	3	若电机旋转方向正确，可利用驱动器面板或汇川驱动调试平台观察电机的实际速度H0b.00、平均负载率H0b.12等参数。
<input type="checkbox"/>	4	以上电机运行状况检查完毕之后，可以调整相关参数使电机工作于预期工况。
<input type="checkbox"/>	5	请参考“调整”章节，对伺服驱动器进行调整。

电源接通时序图

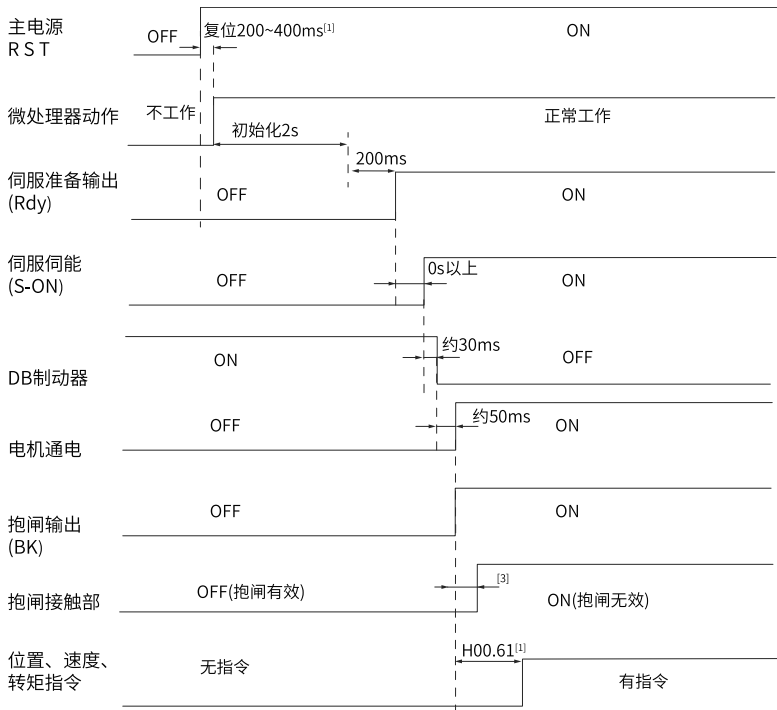


图2-10 电源接通时序图

说明

- [1]: 复位时间，由微处理器+5V电源建立时间决定。
- [2]: DB制动器为标配件。
- [3]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
- [4]: 未配置抱闸时，H00.61无作用。（系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令，当H01.91 bit=1时，则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。）

发生警告或故障时停机时序图

- 第1类故障：自由停机，保持自由运行状态

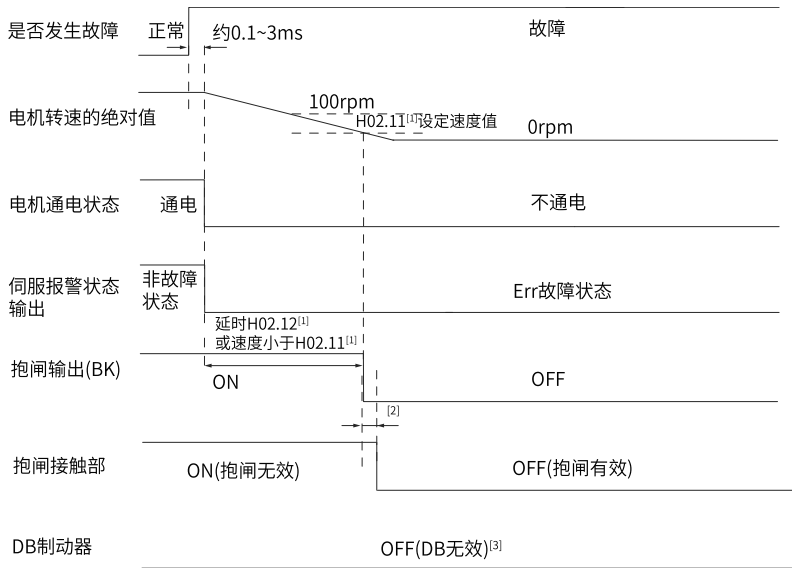


图2-11 故障1时自由停机保持自由运行状态时序图

说明

- [1]: 未配置抱闸时，H02.11和H02.12无作用。
- [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
- [3]: DB制动器为标配件。

- 第1类故障：DB停机，保持自由运行状态

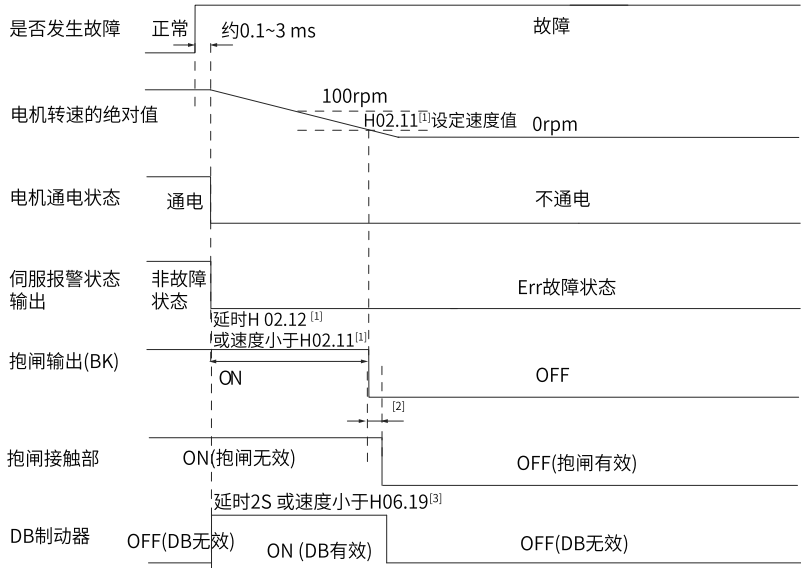


图2-12 故障1时DB停机保持自由运行状态时序图

说明

- [1]: 未配置抱闸时，H02.11和H02.12无作用。
 - [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
 - [3]: DB制动器为标配件。
- 第1类故障：DB停机，保持DB状态

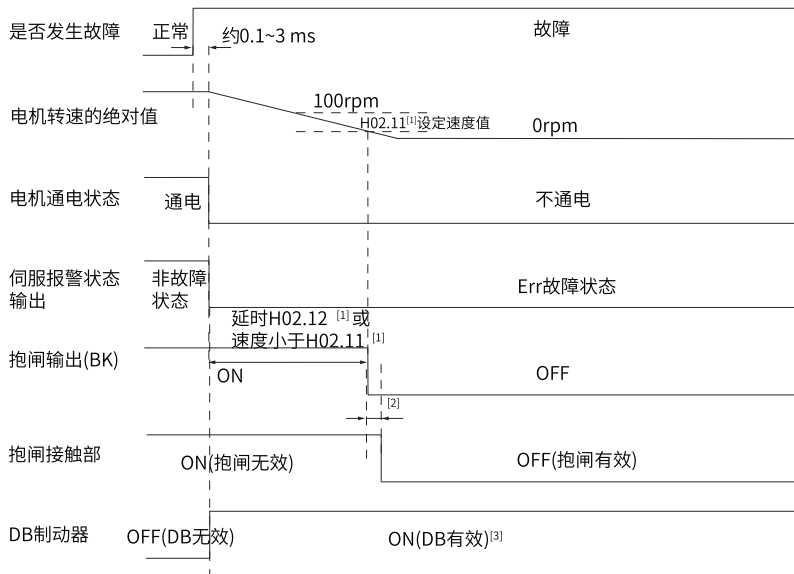


图2-13 故障1时DB停机保持DB状态时序图

说明

- [1]: 未配置抱闸时，H02.11和H02.12无作用。
- [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
- [3]: DB制动器为标配件。

- 第2类故障 非抱闸：自由停机，保持自由运行状态

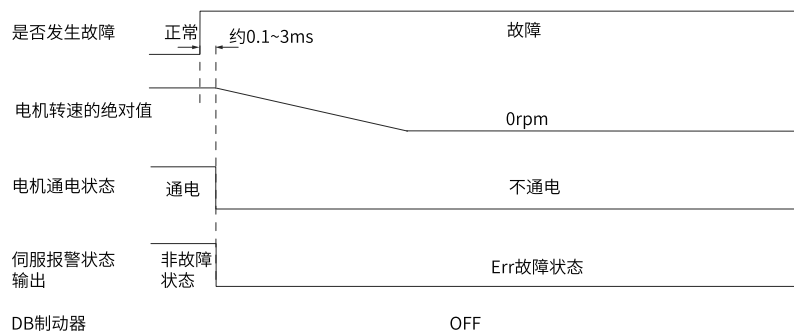


图2-14 故障2时自由停机保持自由运行状态时序图

- 第2类故障 非抱闸：零速停机，保持自由运行状态

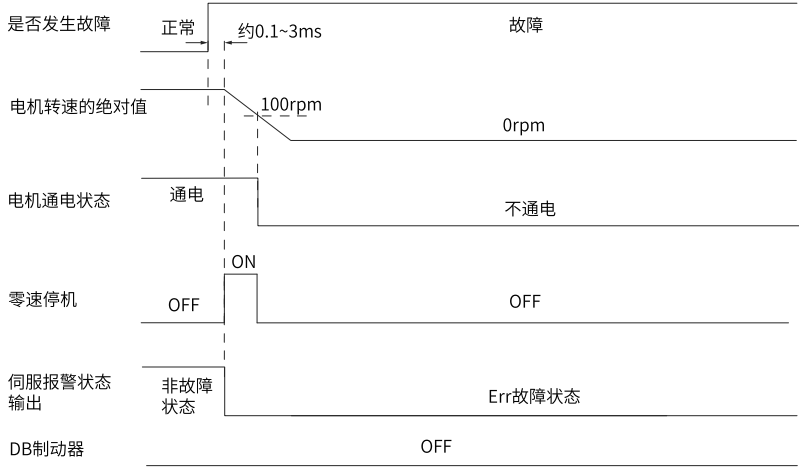


图2-15 故障2(非抱闸)时零速停机保持自由运行状态时序图

- 第2类故障 非抱闸：零速停机，保持DB状态

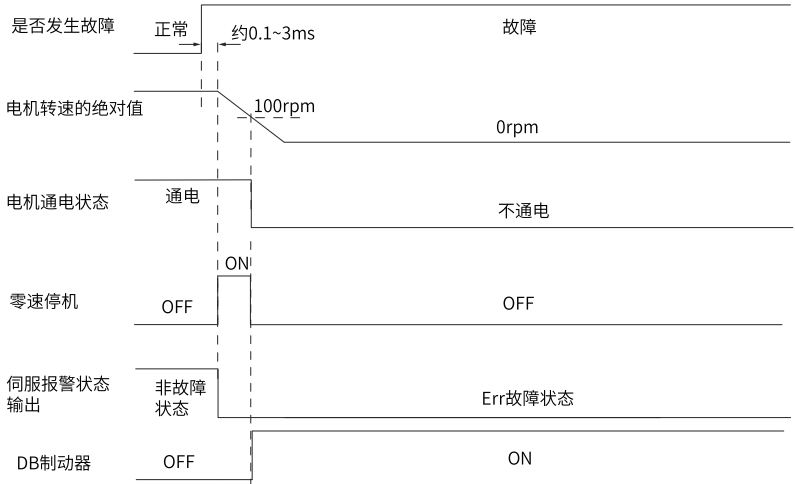


图2-16 故障2(非抱闸)时零速停机保持DB状态时序图

- 第2类故障 非抱闸：DB停机，保持DB状态

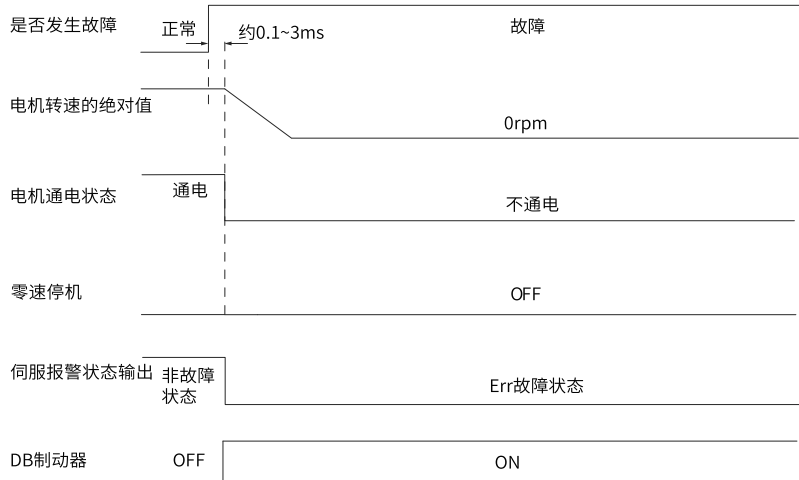


图2-17 故障2(非抱闸)时DB停机保持DB状态时序图

- 第2类故障 非抱闸：DB停机，保持自由运行状态

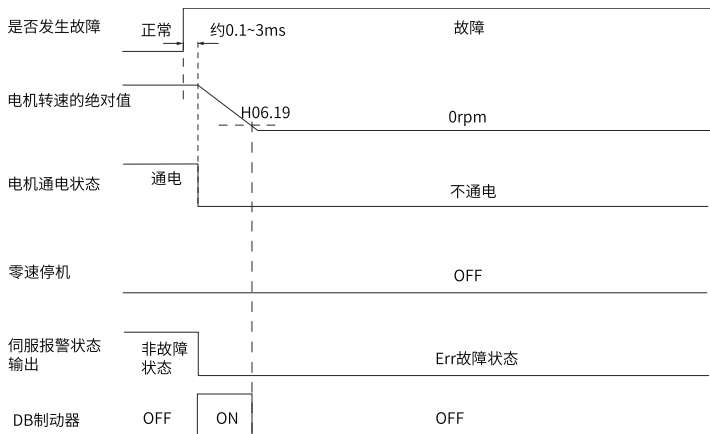


图2-18 故障2(非抱闸)时DB停机保持自由运行状态时序图

- 第2类故障 带抱闸：强制为零速停机，保持DB状态

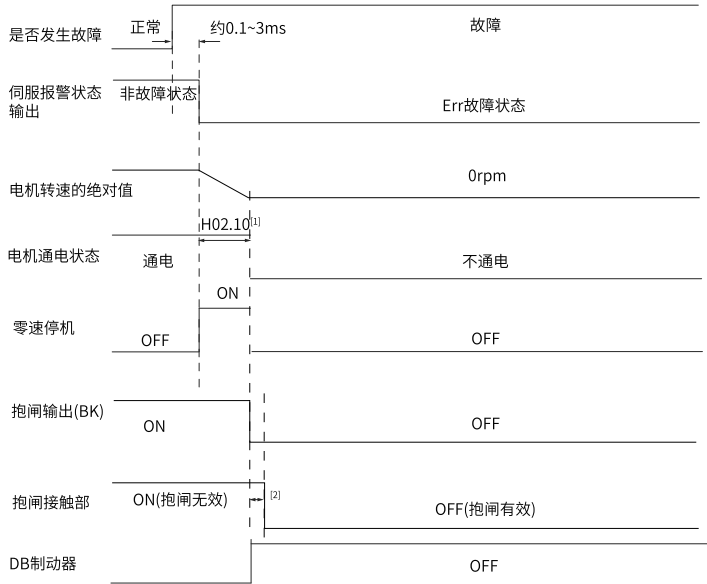


图2-19 故障2(带抱闸)时零速停机，保持DB状态时序图

说明

- [1]: 未配置抱闸时，H02.10无作用。
 - [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，请参见第40页“表2-2”。
-
- 伺服发生第3类警告：E900.0(DI紧急刹车)、E950.0(正向超程警告)、E952.0(反向超程警告)时，将中断伺服当前运行状态，其停机时序如第59页“2-20 需停机类警告时序图”所示。
 - 超程、刹车停机警告：零速停机，保持位置锁定状态。

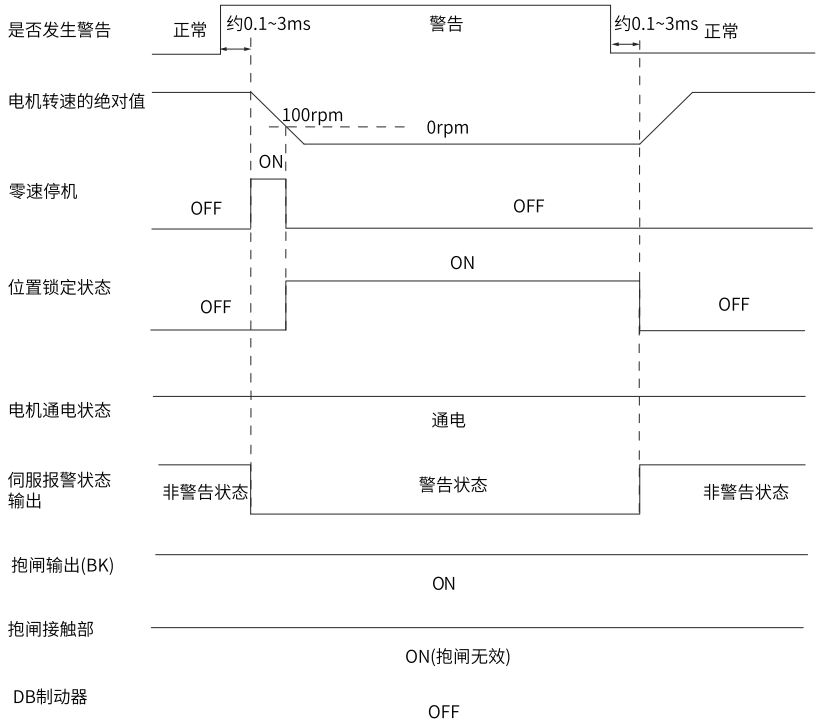


图2-20 需停机类警告时序图

除以上3种第3类警告，其他警告对伺服当前状态无影响，如第60页“2-21 非停机警告时序图”所示。

- 非停机警告。

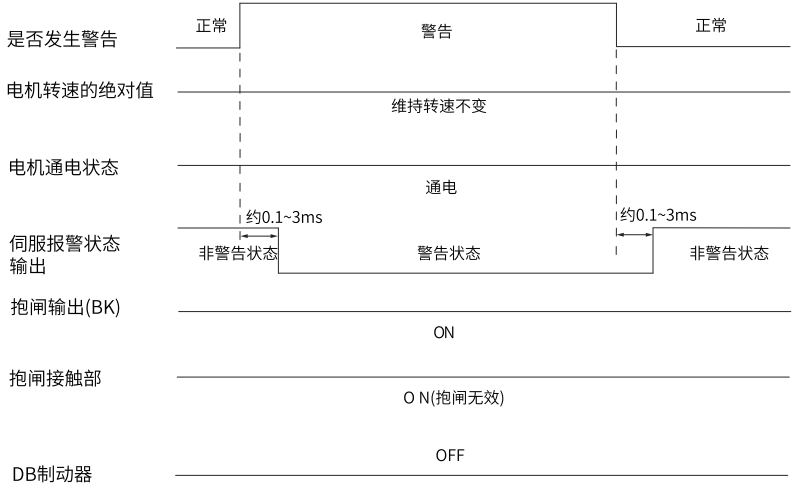


图2-21 非停机警告时序图

- 故障复位。

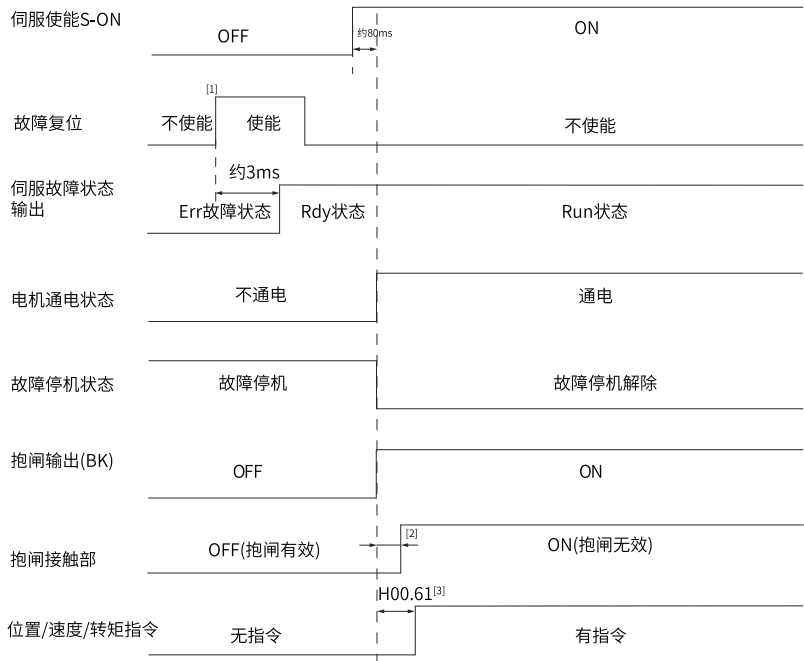


图2-22 故障复位时序图

说明

- [1]: DI故障复位信号(FunIN.2: ALM-RST)为沿变化有效。
- [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格, 请参见第40页“表2-2”。
- [3]: 未配置抱闸时, H00.61无作用。(系统默认在H00.61时间后输出位置/速度指令, 当H01.91 bit=1时, 则在H02.09设置时间后输出位置/速度指令。)

2.2.6 伺服停止

根据停机方式不同, 可分为自由停机、零速停机、斜坡停机、急转矩停机和DB制动; 根据停机状态, 可分为自由运行状态、位置保持锁定和DB状态。具体如下:

表2-5 停机方式比较

停机方式	停机描述	停机特点
自由停机	伺服电机不通电，自由减速到0，减速时间受机械惯量、机械摩擦等影响。	平滑减速，机械冲击小，但减速过程慢。
零速停机	从当前速度立刻以0速为目标速度运停机。	快速减速，存在机械冲击，但减速过程快。
斜坡停机	位置/速度/转矩指令平滑减速到0停机。	平滑减速，机械冲击小，减速速度可控。
急转矩停机	伺服驱动器输出反向制动转矩停机。	快速减速，存在机械冲击，但减速过程快。
DB制动	伺服电机工作在短接制动状态。	快速减速，存在机械冲击，但减速过程快。

表2-6 停机状态比较

停机状态	状态描述
自由运行状态	电机停止旋转后，电机不通电，电机轴可自由旋转。
位置保持锁定	电机停止旋转后，电机轴被锁定，不可自由旋转。
DB状态	电机停止旋转后，电机不通电，电机轴不可自由旋转。

伺服停机情况可分为“伺服使能无效停机”、“故障停机”、“超程停机”、“紧急停机”、“快速停机”和“暂停”。以下详细介绍各类伺服停机。

伺服使能无效停机

通讯控制伺服使能无效，伺服按照使能OFF的停机方式停机。

☆关联参数：

请参考参数H02.05详细说明

故障停机

根据故障类型不同，伺服停机方式也不同。故障分类请参见《SV660F系列伺服排障手册》。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.06”详细说明

请参考参数第123页“H02.08”详细说明

超程停机

★名词解释：

- “超程”：是指机械运动超出所设计的安全移动范围。
- “超程停机”：是指当机械的运动部分超出安全移动范围时，限位开关输出电平变化，伺服驱动器使伺服电机强制停止的安全功能。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.07”详细说明

伺服电机驱动垂直轴时，如果处于超程状态，工件可能会掉落。为防止工件掉落，请务必将超程停机方式选择(H02.07)设为“1-零速停机，位置锁定状态”。在工件直线运动等情况下，请务必连接限位开关，以防止机械损坏。在超程状态下，可通过输入反向指令使电机(工件)反向运动。

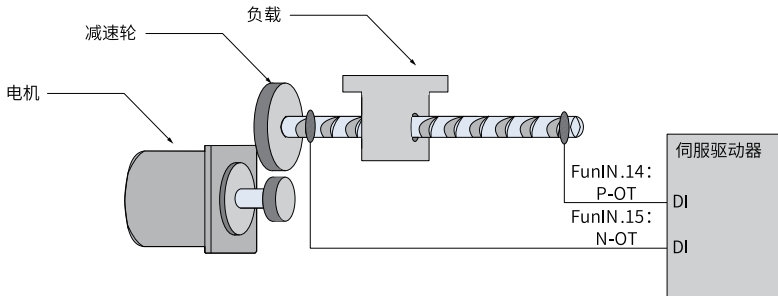


图2-23 限位开关的安装示意图

使用超程停机功能时，应将伺服驱动器的2个DI端子分别配置为功能14(FunIN.14: P-OT, 正向超程开关)和功能15(FunIN.15: N-OT, 反向超程开关)，以接收限位开关输入电平信号，并设置DI端子有效逻辑。根据DI端子电平是否有效，驱动器将使能或解除超程停机状态。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.14	P-OT	正向超程开关	当机械运动超出可移动范围，进入超程防止功能。 无效，允许正向驱动。 有效，禁止正向驱动。
FunIN.15	N-OT	反向超程开关	当机械运动超出可移动范围，进入超程防止功能。 无效，允许反向驱动。 有效，禁止反向驱动。

紧急停机

伺服有2种紧急停机方式：

- 使用DI功能34: FunIN.34: EmergencyStop, 刹车。
- 使用辅助功能: 紧急停机(H0d.05)。

紧急停机有效时，将按照快速停机方式进行停机，停机方式由参数H02.18决定。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.34	Emergency Stop	刹车	无效，伺服驱动器保持当前运行状态；有效，零速停机，保持位置锁定状态，伺服发生警告E900.0(DI紧急刹车)。

☆关联参数：

请参考参数第122页“H02.05”详细说明

请参考参数第124页“H02.15”详细说明

请参考参数第129页“H02.18”详细说明

3 调整

3.1 概述

伺服驱动器需要尽量快速、准确的驱动电机，以跟踪来自上位机或内部设定的指令。为达到这一要求，必须对伺服增益进行合理调整。

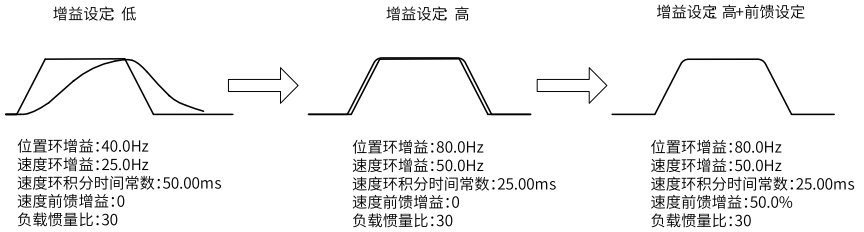


图3-1 增益设定举例

伺服增益通过多个参数(位置环、速度环增益，滤波器，负载转动惯量比等)的组合进行设定，它们之间互相影响。因此，伺服增益的设定必须考虑到各个参数设定值之间的平衡。

说明

在进行增益调整之前，建议先进行点动试运行，确认电机可以正常动作！

增益调整的一般流程如下图所示：

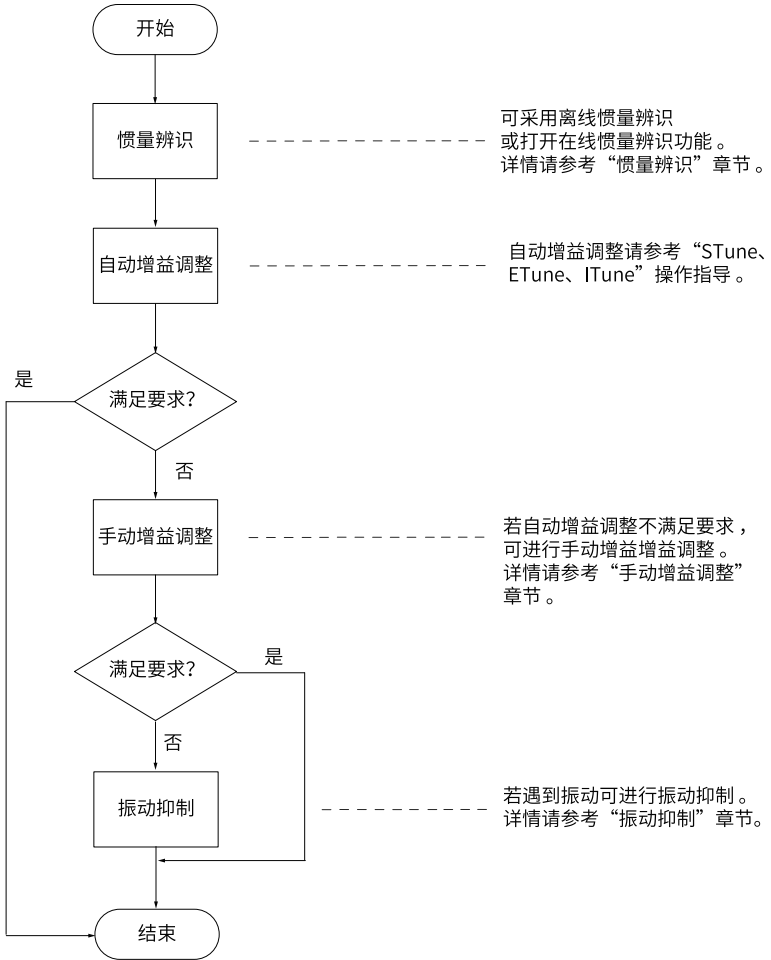


图3-2 增益调整流程

表3-1 增益调整流程说明

增益调整流程			功能	详细章节
1	惯量辨识	离线	使用驱动器自身惯量辨识功能，驱动器自动计算负载惯量比。	第69页“3.2.1 离线惯量辨识”
		在线	通过上位机通信发出指令使电机旋转，驱动器实时计算负载惯量比。	第70页“3.2.2 在线惯量辨识”
2	自动增益调整		在惯量比正确设置的前提下，驱动器自动调整出一组匹配的增益参数。	第72页“3.3.1 ETun e”、第77页“3.3.2 STun e”和第84页“3.3.3 ITune”
3	手动增益调整	基本增益	在自动增益调整基础上，若达不到预期效果时，手动微调增益，以优化效果。	第85页“3.4.1 基本参数”
		指令滤波	针对位置、速度、转矩指令进行滤波设定。	第93页“3.4.3 位置指令滤波说明”
		前馈增益	启用前馈功能，提高跟随性。	第93页“3.4.4 前馈增益”
		伪微分调节器	调整速度环控制方式，提高低频段的抗扰能力。	第95页“3.4.5 伪微分前馈控制”
		转矩扰动观测	启动转矩扰动观测器功能，提高抗转矩扰动的能力。	第97页“3.4.6 转矩扰动观测”
4	振动抑制	机械共振	启用陷波器功能，抑制机械共振。	第107页“3.7.2 机械共振抑制”
		低频共振	启用低频共振抑制滤波器功能，抑制低频共振。	第105页“3.7.1 末端低频抑制”

3.2 惯量辨识

负载惯量比 (H08.15)指：

$$\text{负载惯量比} = \frac{\text{机械负载总转动惯量}}{\text{电机自身转动惯量}}$$

负载惯量比是伺服系统的重要参数，正确的设置负载惯量比有助于快速完成调试。

负载惯量比可以手动设置，也可以通过伺服驱动器的惯量辨识功能自动识别。

伺服驱动器提供两种惯量辨识自动识别方法：

- 离线惯量辨识

使用“惯量辨识使能(H0d.02)”，通过伺服驱动器的操作面板使电机旋转，实现惯量辨识，无需上位机的介入，即为离线惯量辨识。

- 在线惯量辨识
通过上位机向驱动器发送指令，伺服电机按照指令进行动作，完成惯量辨识，即为在线惯量辨识。

说明

使用惯量辨识功能，为准确计算负载惯量比，需满足以下条件：

- 实际电机最高转速高于150rpm。
 - 实际电机加减速时，加速度在3000rpm/s以上。
 - 负载转矩比较稳定，不能剧烈变化。
 - 实际负载惯量比不超过120倍。
 - 传动机构背隙较大时可能导致惯量辨识失效。
-

3.2.1 离线惯量辨识

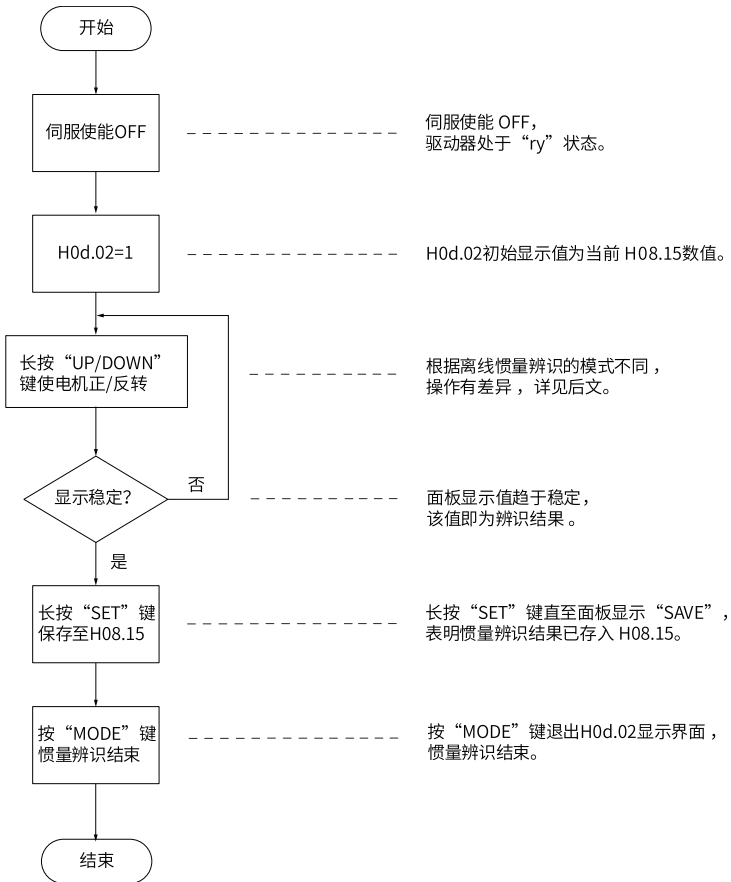


图3-3 离线惯量辨识流程图

进行离线惯量辨识前，首先确认如下内容。

电机可运动行程应满足2个要求：

- 在机械限位开关间有正反各1圈以上的可运动行程。
进行离线惯量辨识前，请务必确保机械上已安装限位开关，并保证电机有正反各1圈以上的可运动行程，防止惯量辨识过程中发生超程，造成事故！
- 满足H09.09(完成单次惯量辨识需电机转动圈数)要求。
查看当前惯量辨识最大速度(H09.06)，惯量辨识时加速至最大速度时间(H09.07)，以及完成惯量辨识所需电机转动圈数(H09.09)，确保电机在此停止位置处的可运行行程大于H09.09设置值，否则应适当减小H09.06或H09.07设置值，直至满足该要求。

操作步骤：

1. 关闭伺服使能；
2. 在参数显示模式，切换到“H0d.02”功能码后，按下“SET”键即使能离线惯量辨识；
3. 按UP/DOWN键执行离线辨识动作；
4. 中间松开按键将停机，再次按UP/DOWN键会重新开始辨识；
起始运行方向由UP/DOWN键决定正/负，对于只能单向运行的场合，请设置H09.05=1。
5. 面板显示值趋于稳定；
6. 长按“SET”按键直至面板显示SAVE”；
7. 按“MODE”按键退出即可。

针对负载惯量较大的场合，设置相近的负载转动惯量初始值(H08.15)。以避免初始惯量比较低导致系统剧烈抖动。

离线惯量辨识的一般操作流程如下：

☆关联参数：

请参考参数第229页“H0d.02”详细说明

请参考参数第189页“H09.05”详细说明

请参考参数第189页“H09.06”详细说明

请参考参数第189页“H09.07”详细说明

请参考参数第189页“H09.08”详细说明

请参考参数第190页“H09.09”详细说明

3.2.2 在线惯量辨识

伺服驱动器提供在线惯量辨识功能。在线惯量辨识的一般操作流程如下：

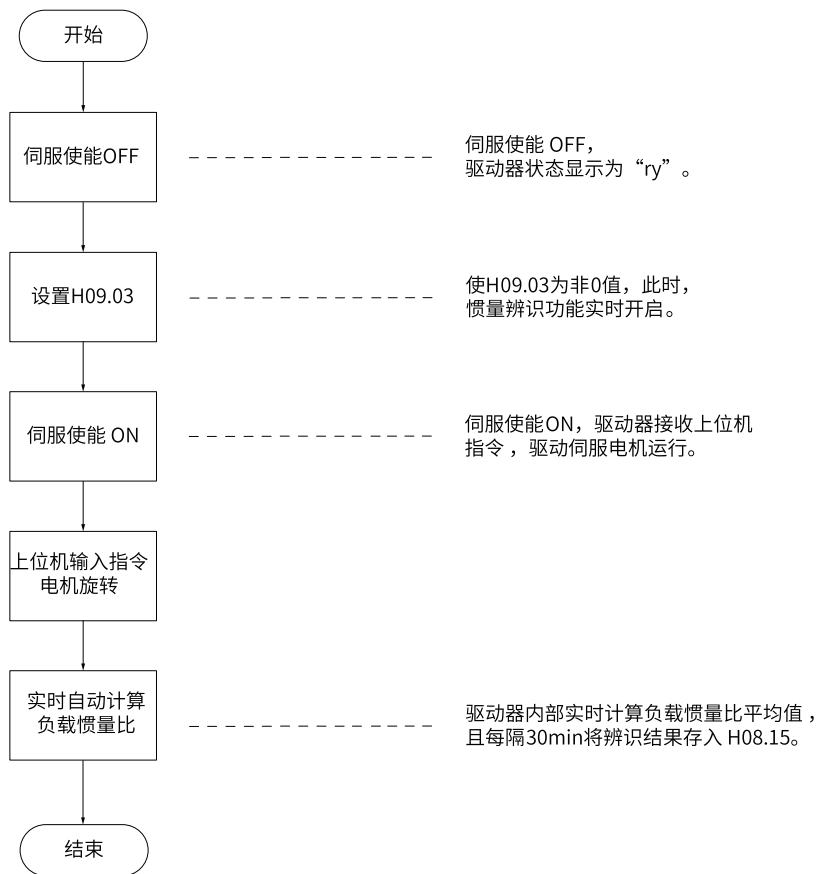


图3-4 在线惯量辨识操作流程

说明

H09.03设为1~3的区别在于负载惯量比 (H08.15)的实时更新速度不同：

- H09.03=1：适用于实际负载惯量比缓慢变化的场合，如机床、木雕机等。
- H09.03=2：适用于实际负载惯量比发生一般变化的场合。
- H09.03=3：适用于实际负载惯量比会发生快速变化的场合，如搬运机械手等。

☆相关参数：

请参考参数第188页“H09.03”详细说明

3.3 自动增益调整

3.3.1 ETune

概述

ETune功能是向导式自动调整功能的简称，通过向导指引设置相应的曲线轨迹和响应需求参数后伺服会自动运行并学习出最优增益参数，学习完成后可以保存参数，还可以将参数导出成配方以便同机型拷贝下载。

本功能推荐的应用工况：负载惯量变化小的场合。

操作说明

● 操作流程

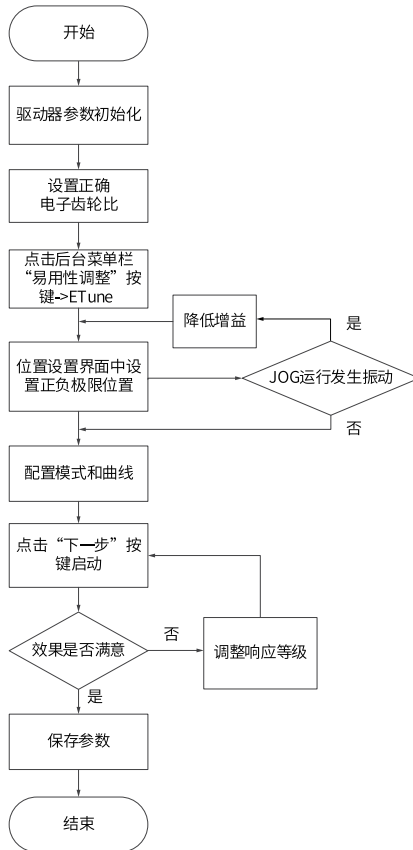
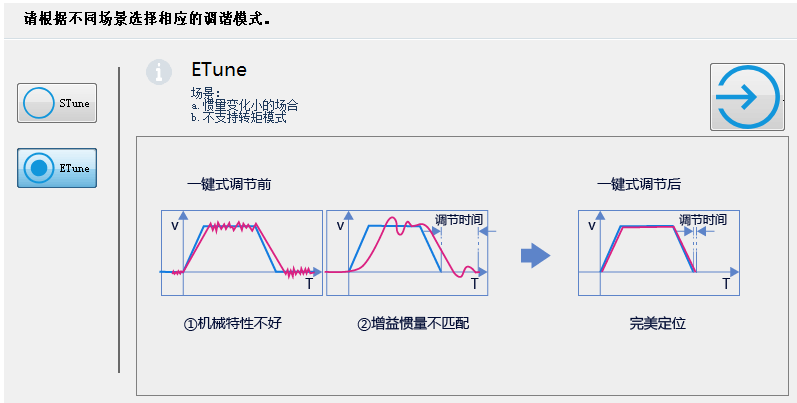


图3-5 操作流程

● 详细说明

1. 单击后台的“易用性调整”，选择“ETune”。



2. 运行模式有三种，根据机械允许的运动方向进行选择。

- “往复正反”模式下，电机会在正负极限位置内往复运动。
- “单向正转”模式下，电机会以设定的正负极限差值作为单次动作的最大距离保持正转。
- “单向反转”模式下，电机会以设定的正负极限差值作为单次动作的最大距离保持反转。



3. 指定电机可以运行的正极限位置和负极限位置，二者差值为电机运行的位置指令脉冲数，该值为电子齿轮比之前的值。

有两种方法设定极限位置：

- 单击JOG试运行的“伺服使能ON”，按“←”让电机走到正极限后单击“设为正转极限位置；负极限操作同理，然后单击“使能OFF”，即完成极限的设置。
- 直接输入正/负极限位置。

说明

正负极限的差值需要大于1/8圈，极限位置越大，学习的参数适应性更强，但ETune调整时间也会增长。



4. 单击“下一步”进入模式参数设置界面。

调整模式分为“定位模式”和“轨迹模式”。

惯量比可选择是否辨识，如果不进行惯量辨识，请设置正确的惯量比，其值可直接修改。根据不同应用所需的伺服响应性能、实际运动的位置指令噪声，可以调整响应等级、位置滤波时常。然后配置运行曲线，设置辨识运行的最大速度、加减速时间和等待时间。

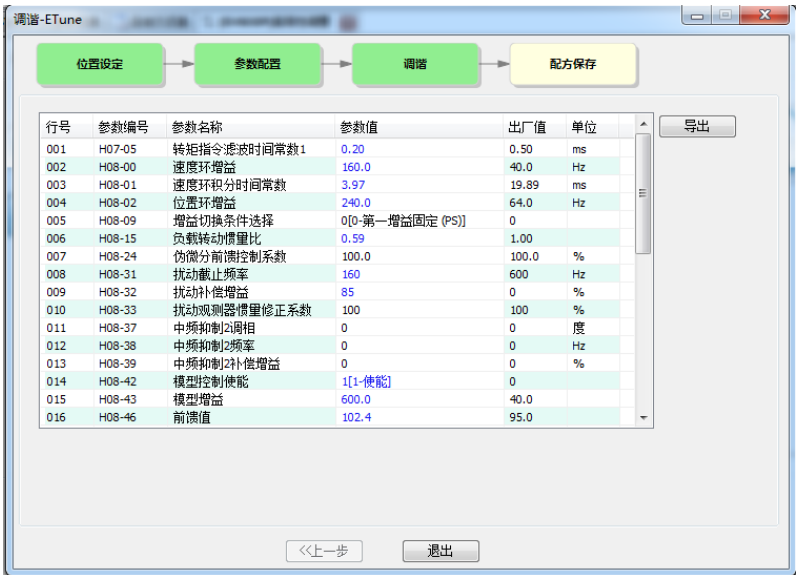
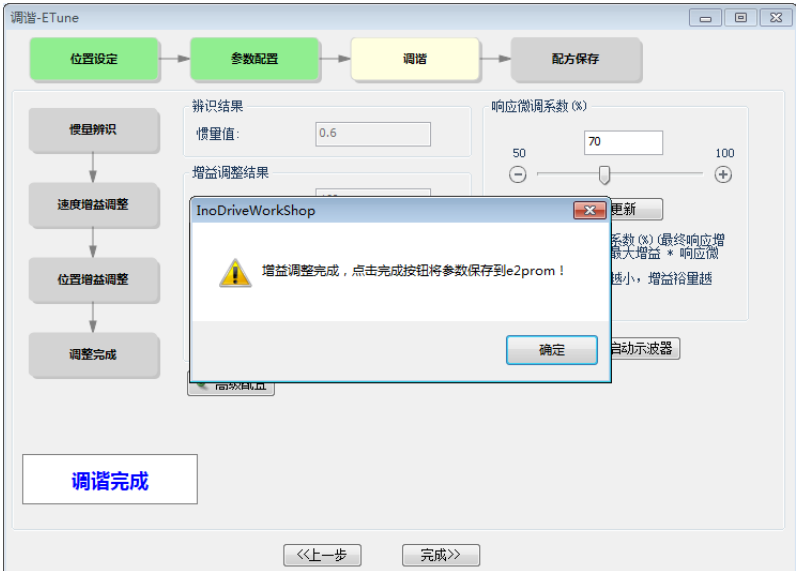


5. 单击“下一步”开始自动调整过程。

- 如果选择了进行惯量辨识，就会以设定的曲线先进行惯量辨识。辨识完成后会自动进入增益调整阶段。
- 如果开始页选择不进行惯量辨识，启动后直接进行增益调整。



6. 在增益调整阶段，修改最终响应并单击“更新”，会按要求的微调系数继续调整增益。调整完成后，单击“完成”才会把参数保存到e2prom中，完成后可以把参数导出保存为配方文件。



注意事项

- 运行曲线最高速度和加减速时间可调整为实际情况，但是加减速时间可以适当增大，因为学习后定位会比较快。
- 如果加减速设置过小可能出现过载情况，这时则需要将加减速时间加长。
- 对于垂直轴，执行动作前需要做好防坠落措施，并将故障停机选择为零速停机。
- 对于丝杠传动，若调整时间过长，请缩短行程。

常见故障处理

故障现象	原因	处理措施
E662.0: ETune调整故障	ETune调整时增益下降达到下限： 位置环增益<5； 速度环增益<5； 模型环增益<10。	有振动无法自动抑制时需手动设定陷波器。
		修改电子齿轮比以提高指令分辨率，或在参数配置界面增大指令滤波时间。
		适当增大H09.11设置阈值。
		检查机械是否有周期波动。
		检查定位阈值是否过小，增加指令加减速时间。
E600.0: 惯量辨识失败。	振动抑制不住。	可以手动开启振动抑制功能消除振动，再执行ETune。
	辨识值波动过大。	增大最大运行速度、减小加减速时间。对丝杠机构可缩短行程。
	负载机械连接松动、机构有偏心引起。	请排查机械故障。
	辨识过程中有报警导致运行中断。	排除报警后，重新执行ETune。
	位置指令滤波时间设置过大	减小H05.04~H05.06的设定值后，再次执行ETune调整操作。

3.3.2 STune

概述

STune调整是指通过刚性等级选择功能，伺服驱动器将自动调整参数，满足快速性与稳定性需求。

STune出厂默认打开，模式为4，伺服有运行指令5min后自动关闭。

本功能推荐的应用工况：负载惯量变化小的场合,惯量变化大或不易辨识惯量的场合(运行速度低或加速度小)首次上电后请关闭该功能。

说明

STune 模式3、模式4、模式6 需要利用在线惯量辨识进行负载惯量辨识，以下条件下无法准确进行辨量惯识：

- 负载惯量快速变化。
- 负载转矩快速变化。
- 低速运行，不足 120r/min。
- 加减速在 1s内变化 1000r/min以下的缓和状态。
- 加减速转矩小于偏载重，粘性摩擦转矩。

如不满足在线惯量辨识条件，请手动设置正确惯量比。

操作说明

- 操作流程图

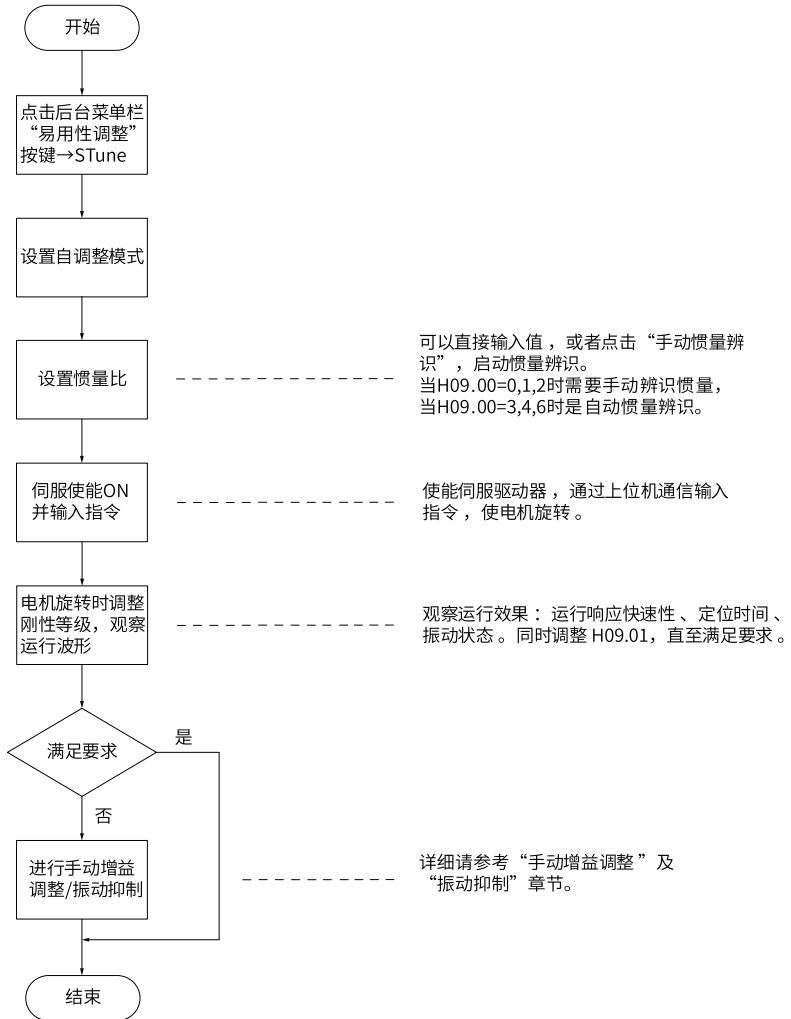


图3-6 操作流程

● 详细说明

通过面板或调试软件可设置自调整模式。

1. 选择自动调整模式。

- 模式0/1/2均需要在调整刚性前设定惯量比。惯量未知时请执行手动惯量辨识，如果机械有振动，可以降低刚性等级后再执行手动惯量辨识。
- 模式3/4/6无需设定惯量比，可通过向导式界面调整。

模式	名称	功能
0	无效	需要手动调整增益。
1	标准刚性表模式	根据设定的刚性自动设定增益。
2	定位模式	根据设定的刚性自动设定增益。适用于快速定位场合。
3	插补模式+惯量自动辨识	根据设定的刚性自动设定增益。自动识别惯量、抑制振动，适用于多轴插补场合。
4	普通模式+惯量自动辨识	根据设定的刚性自动设定增益。自动识别惯量、抑制振动。
6	快速定位模式+惯量自动辨识	根据设定的刚性自动设定增益。自动识别惯量、抑制振动，适用于快速定位场合。

2. 在负载运行过程中逐渐调整刚性等级，当前等级值会自动写入到驱动器。修改一级刚性后监控运行波形，直到性能达标。
3. STune 模式3、模式4、模式6，速度大于100r/min 运行5min 后H09.00 会自动恢复为0，退出 STune 模式。

如果调试完成，可以手动设置H09.00为0，提前退出STune。

如需修改STune运行时间，可根据实际情况设置H09.37。

4. STune 模式3、模式4、模式6，伺服系统发生共振时，会自动进行共振抑制。如果共振抑制效果不佳，可以设置H09.58为1，清除共振抑制参数，降低刚性等级，重新进行STune 调整。
5. 在多轴轨迹场合，需要保证不同轴的位置响应一致，首先进行单轴调试，确定每个轴的最高响应，然后进行手动修改。

STune模式3、4：确定最小H08.02【位置环增益】，然后把各轴的H09.00设置为0，设置H08.02【位置环增益】为统一值。

STune模式6：确定最小H08.43【模型增益】，然后把各轴的H09.00设置为0，设置 H08.43【模型增益】 为统一值。



说明

为保证 STune 模式 3、4 的稳定运行，惯量比大于 13 倍的情况，增益参数会跟随惯量比进行调节。多轴轨迹场合会出现刚性一致但响应不一致的情况。

注意事项

负载惯量比推荐范围

- 在要求高响应的场合，惯量比要控制在 5 倍以下，最高不要超过 10 倍，一般来讲：
 - 皮带轮或齿轮齿条：10 倍以内（连接刚性不太高，精度要求不太高）；
 - 丝杠或联轴器直连：5 倍以内（连接刚性较好，精度要求较高）；
 - 定位精度或响应要求高的情况：2 倍以内。
- 对精度、动态响应有一定要求的场合，惯量比不要超过 30 倍。
- 超过 30 倍，一般来说都比较难调整，难以进行轨迹控制，只适用于要求低的点到点控制和一些旋转运动的机构，加减速时间不能太短。

刚性表设置

刚性等级(H09.01)的取值范围在 0~41 级之间。0 级对应的刚性最弱，增益最小；41 级对应的刚性最强，增益最大。

根据不同的负载类型，以下经验值可供参考：

表3-2 刚性等级参考

推荐刚性等级	负载机构类型
8级~12级	一些大型机械。
12级~18级	皮带等刚性较低的应用。
18级以上	滚珠丝杠、直连等刚性较高的应用。

伺服驱动器提供5种自动增益调整模式：

- 标准刚性表模式(H09.00=1)

第一增益(H08.00~H08.02, H07.05)参数, 根据H09.01设定的刚性等级自动更新并被存入对应参数:

表3-3 标准刚性表模式自动更新参数

参数	名称
H08.00	速度环增益。
H08.01	速度环积分时间常数。
H08.02	位置环增益。
H07.05	转矩指令滤波时间常数。

- 定位模式(H09.00=2)

在 第82页“表3-3”基础上, 第二增益(H08.03~H08.05, H07.06)参数, 也根据H09.01设定的刚性等级自动更新并被存入对应参数, 且第二增益参数的位置环增益应比第一增益参数高一个刚性等级:

表3-4 定位模式自动更新参数

参数	名称	说明
H08.03	第二速度环增益。	-
H08.04	第二速度环积分时间常数。	H08.04被设定为固定值512.00ms, 代表第二速度环积分作用无效, 速度环仅采用比例控制。
H08.05	第二位置环增益。	-
H07.06	第二转矩指令滤波时间常数。	-

速度前馈相关参数被设定为固定值:

表3-5 定位模式固定参数

参数	名称
H08.19	速度前馈增益。
H08.18	速度前馈滤波时间常数。

增益切换相关参数被设定为固定值:

定位模式时, 增益切换功能自动开启。

参数	名称	参数值	说明
H08.08	第二增益模式设置	1	定位模式时，第一增益(H08.00~H08.02, H07.05)和第二增益(H08.03~H08.05, H07.06)切换有效。定位模式外，保持原有设定。
H08.09	增益切换条件选择	10	定位模式时，增益切换条件为H08.09=10。定位模式外，保持原有设定。
H08.10	增益切换延迟时间	5.0ms	定位模式时，增益切换延迟时间为5.0ms。定位模式外，保持原有设定。
H08.11	增益切换等级	50	定位模式时，增益切换等级为50。定位模式外，保持原有设定。
H08.12	增益切换时滞	30	定位模式时，增益切换时滞为30。定位模式外，保持原有设定。

说明

在自动增益调整模式下，随刚性等级选择(H09.01)自动更新的参数和被固定数值的参数无法手动修改。若要修改，必须将H09.00设为0，退出自调整模式。

- STune 模式设置为3/4/6

此时驱动器会自动进行共振抑制。负载变化或重新安装机械结构后，系统的共振频率会发生变化，请将H09.58设置为使能，清除共振抑制参数后重新打开STune 模式调节。

请参考参数第181页“H08.37”详细说明

请参考参数第181页“H08.38”详细说明

请参考参数第182页“H08.39”详细说明

请参考参数第192页“H09.18”详细说明

请参考参数第192页“H09.19”详细说明

请参考参数第192页“H09.20”详细说明

请参考参数第192页“H09.21”详细说明

请参考参数第193页“H09.22”详细说明

请参考参数第193页“H09.23”详细说明

请参考参数第199页“H09.58”详细说明

说明

- 模式H09.00=3/4/6在上电或刚性等级调整10min内会自动抑制振动、识别惯量，之后自动退出自调整。该时间可以通过振动抑制开关调整(H09.37)。若惯量识别功能已自动关闭，切换模式3/4/6不会重启惯量识别功能。
- 加减速缓慢、振动大、机构连接不稳定的场合，模式 H09.00=3/4/6不适用。
- 惯量基本不变的场合，设H09.03=1 更稳定；惯量变化快的场合，设H09.03=3能更快识别。

常见故障处理

E661.0: STune调整故障

驱动器检测到转矩波动值大于H09.11设定值并无法抑制时，会自动降低刚性等级，下降到10级后报该故障。

- 振动抑制不住。可以手动开启振动抑制功能消除振动。
- 电流有波动。检查机械是否有周期波动。

请参考参数第181页“H08.37”详细说明

请参考参数第181页“H08.38”详细说明

请参考参数第182页“H08.39”详细说明

请参考参数第199页“H09.58”详细说明

3.3.3 ITune

概述

ITune 功能是指面对各类型机器及负载，可以通过自动调整获得稳定响应。

本功能推荐的应用工况：负载惯量不易辨识或缓慢变化的场合。

操作说明

步骤	参数码	名称	调整说明
1	H09.27	ITune模式	参数作用：设置ITune模式为1时，即打开了ITune功能。 注：ITune模式2为厂家调试模式，谨慎使用。
2	H09.28 H09.29	ITune最小惯量比 ITune最大惯量比	参数作用：调整ITune控制的惯量比范围。 调整方法：默认ITune最小惯量比为0.0倍，ITune最大惯量比为30.0倍。 如果实际最大负载惯量大于30倍，为了避免产生定位抖动，需要增加H09.29设置值。 如果实际负载惯量变化范围较小，根据实际情况设置H09.28与H09.29，可以达到更好的控制效果。

步骤	参数码	名称	调整说明
3	H09.26	ITune响应	参数作用：调整ITune响应能力。 调整方法：如果ITune响应能力无法满足要求，可以适当提高H08.20。 如果产生共振无法抑制，需要适当降低H08.26.

请参考参数第192页“H09.18”详细说明

请参考参数第192页“H09.19”详细说明

请参考参数第192页“H09.20”详细说明

请参考参数第192页“H09.21”详细说明

请参考参数第193页“H09.22”详细说明

请参考参数第193页“H09.23”详细说明

请参考参数第193页“H09.24”详细说明

请参考参数第194页“H09.27”详细说明

请参考参数第194页“H09.28”详细说明

请参考参数第194页“H09.29”详细说明

注意事项

ITune功能打开后，惯量辨识、增益切换功能禁止使用。

常见故障处理

故障现象	原因	处理措施
E663.0: ITune调整故障	ITune调节过程中有共振无法抑制。	有振动无法自动抑制时需手动设定陷波器。
		修改电子齿轮比以提高指令分辨率，或在参数配置界面增大指令滤波时间。
		适当增大H09.11设置阈值。
		检查机械是否有周期波动。

3.4 手动增益调整

3.4.1 基本参数

在自动增益调整达不到预期效果时，可以手动微调增益。通过更细致的调整，优化效果。伺服系统由三个控制环路构成，从外向内依次是位置环、速度环和电流环，基本控制框图如下图所示。

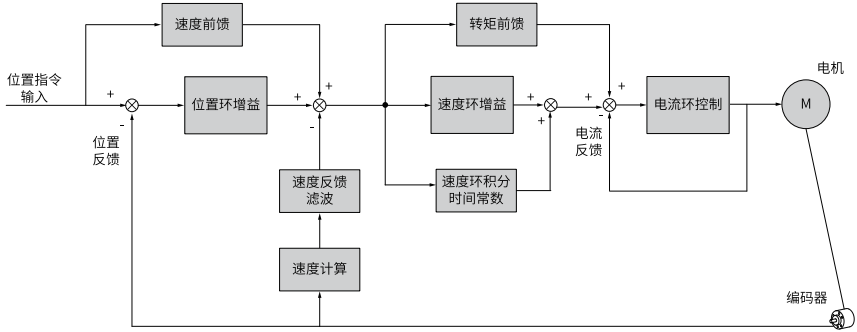


图3-7 手动增益基本控制框图

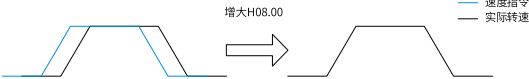
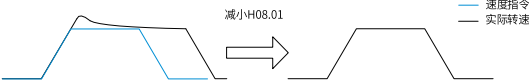
说明

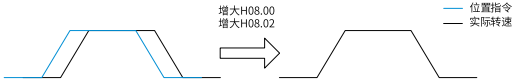
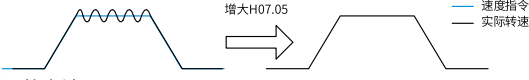
越是内侧的环路，要求响应性越高。不遵守该原则，可能导致系统不稳定！

伺服驱动器默认的电环增益已确保了充分的响应性，一般无需调整，需要调整的只有位置环增益、速度环增益及其他辅助增益。因此，位置控制模式下进行增益调整时，为保证系统稳定，提高位置环增益的同时，需提高速度环增益，并确保位置环的响应低于速度环的响应。

基本增益参数调整方法如下。

表3-6 增益参数调整说明

步骤	参数	名称	调整说明
1	H08.00	速度环增益	<p>参数作用：决定速度环能够跟随的，变化的速度指令最高频率。 在负载惯量比平均值(H08.15)设置正确的前提下，可认为： 速度环最高跟随频率=H08.00。</p>  <p>调整方法：</p> <ul style="list-style-type: none"> ●在不发生噪声、振动的范围内，增大此参数，可加快定位时间，带来更好的速度稳定性和跟随性。 ●发生噪音，则降低参数设定值。 ●发生机械振动时可参考第104页“振动抑制”使用机械共振抑制功能。
2	H08.01	速度环积分时间常数	<p>参数作用： 消除速度环偏差。</p>  <p>调整方法：</p> <p>建议按以下关系取值：$500 \leq H08.00 \times H08.01 \leq 1000$ 例如，速度环增益H08.00=40.0Hz时，速度环积分时间常数应满足：$12.50\text{ms} \leq H08.01 \leq 25.00\text{ms}$。 减小设定值可加强积分作用，加快定位时间，但设定值过小易引起机械振动。 设定值过高，将导致速度环偏差总不能归零。 当H08.01=512.00ms时，积分无效。</p>

步骤	参数	名称	调整说明
3	H08.02	位置环增益	<p>参数作用： 决定位置环能够跟随的，变化的位置指令最高频率。 位置环最高跟随频率=H08.02。</p>  <p>调整方法： 为保证系统稳定，应保证速度环最高跟随频率是位置环最高跟随频率的3~5倍，因此：</p> $3 \leq \frac{2 \times \pi \times H08.00}{H08.02} \leq 5$ <p>例如，速度环增益H08.00=40.0Hz时，位置环增益应满足： 50.2Hz ≤ H08.02 ≤ 83.7Hz。 根据定位时间进行调整。加大此参数，可加快定位时间，并提高电机静止时抵抗外界扰动的能力。 设定值过高可能导致系统不稳定，发生振荡。</p>
4	H07.05	转矩指令滤波时间常数	<p>参数作用： 消除高频噪声，抑制机械共振。</p>  <p>调整方法： 应保证转矩指令低通滤波器的截止频率高于速度环最高跟随频率的4倍，因此：</p> $\frac{1000}{2 \times \pi \times H07.05} \geq (H08.00) \times 4$ <p>例如，速度环增益H08.00=40.0Hz时，转矩指令滤波时间常数应满足：H07.05 ≤ 1.00ms。 增大H08.00发生振动时，可通过调整H07.05抑制振动，具体设置请参见第104页“振动抑制”。 设定值过大，将导致电流环的响应降低。 需抑制停机时的振动，可尝试加大H08.00，减小H07.05。 电机停止状态振动过大，可尝试减小H07.05设定值。</p>

☆关联参数：

请参考参数第167页“H07.05”详细说明

请参考参数第173页“H08.00”详细说明

请参考参数第173页“H08.01”详细说明

请参考参数第173页“H08.02”详细说明

3.4.2 增益切换

增益切换功能可由伺服内部状态或外部DI触发。仅在位置和速度控制模式下有效。使用增益切换，可以起到以下作用：

- 可以在电机静止(伺服使能)状态切换到较低增益，以抑制振动。
- 可以在电机静止状态切换到较高增益，以缩短定位时间。
- 可以在电机运行状态切换到较高增益，以获得更好的指令跟踪性能。
- 可以根据负载设备情况等通过外部信号切换不同的增益设置。

H08.08=0

固定为第一增益(H08.00~H08.02, H07.05)，但速度环可通过DI功能3(FunIN.3: GAIN_SEL, 增益切换)实现比例/比例积分控制的切换。

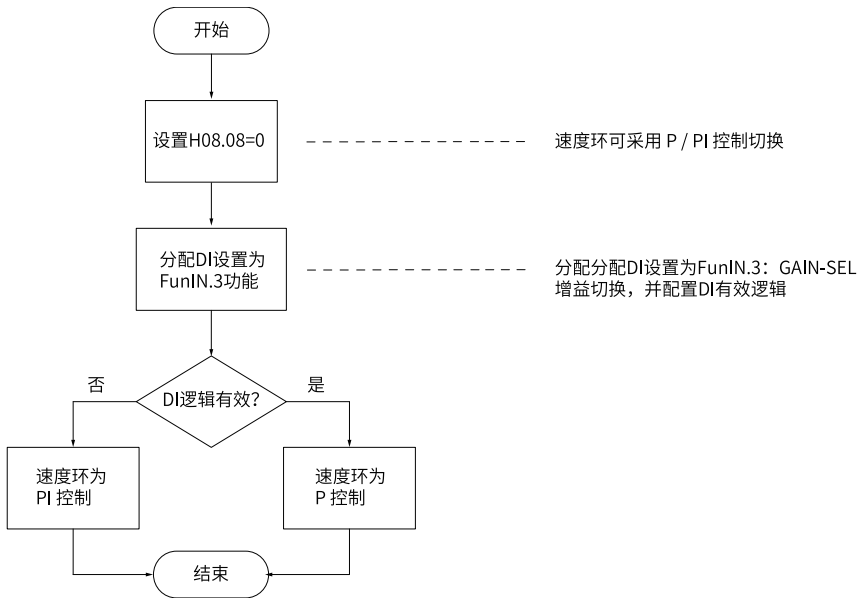


图3-8 H08.08=0增益切换流程图

H08.08=1

可实现第一增益(H08.00~H08.02, H07.05)与第二增益(H08.03~H08.05, H07.06)的切换，切换条件应通过H08.09设置。

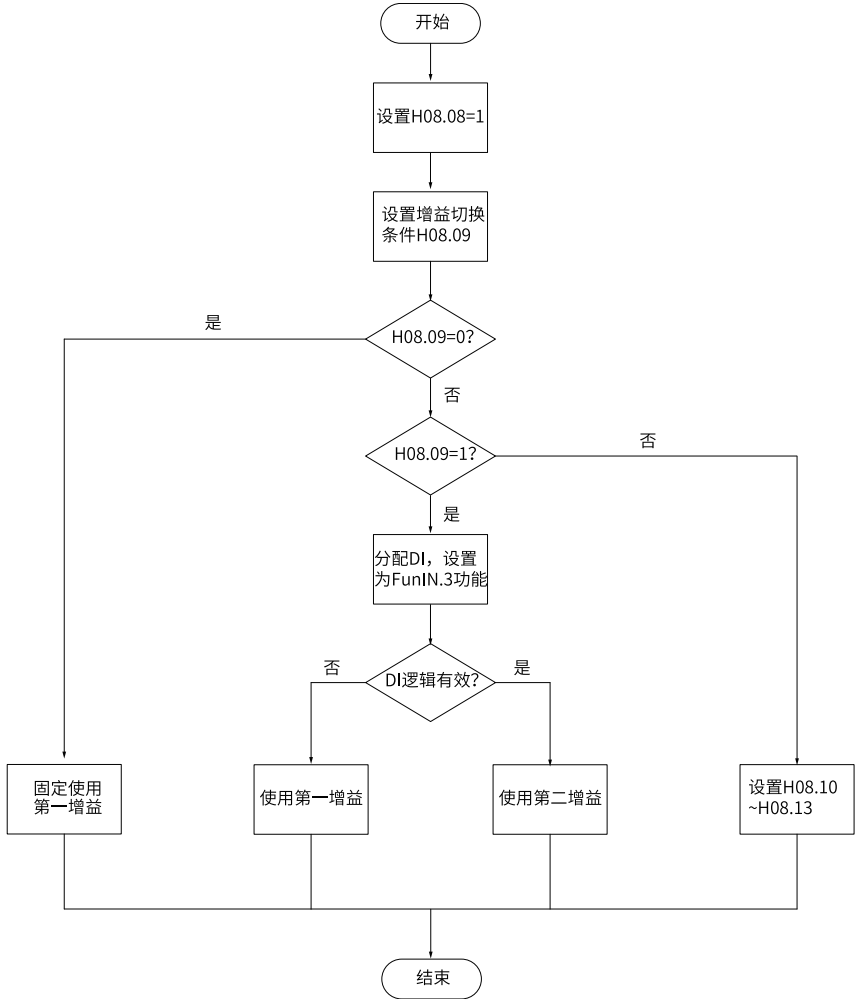


图3-9 H08.08=1增益切换流程图

第二增益切换条件共11种模式。不同模式的示意图和相关参数，如下表所示。

表3-7 增益切换条件的说明

增益切换条件设定			相关参数		
H08.09 设定值	条件	示意图	延迟时间 (H08.10)	切换等级 (H08.11)	切换时滞 (H08.12)
0	第一增益固定	-	无效	无效	无效
1	使用外部DI进行切换	-	无效	无效	无效
2	转矩指令		有效	有效(%)	有效(%)
3	速度指令		有效	有效	有效
4	速度指令变化率		有效	有效 (10rpm/s)	有效 (10rpm/s)
5	速度指令高低速 阈值		无效	有效(rpm)	有效(rpm)
6	位置偏差		有效	有效(编码器 单位)	有效(编码器 单位)

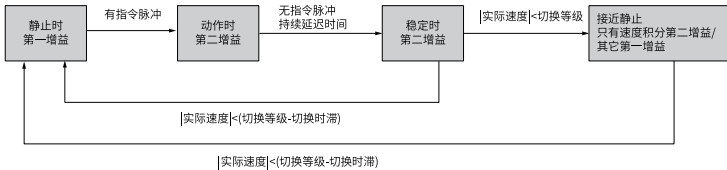
增益切换条件设定			相关参数		
H08.09 设定值	条件	示意图	延迟时间 (H08.10)	切换等级 (H08.11)	切换时滞 (H08.12)
7	位置指令		有效	无效	无效
8	定位未完成		有效	无效	无效
9	实际速度		有效	有效(rpm)	有效(rpm)
10	有位置指令+实际速度	详见注释	有效	有效(rpm)	有效(rpm)



注意

“延迟时间H08.10”只在第二增益切换到第一增益时有效。

说明



☆关联参数:

请参考参数第174页“H08.08”详细说明

请参考参数第175页“H08.09”详细说明

请参考参数第176页“H08.10”详细说明

请参考参数第176页“H08.11”详细说明

请参考参数第177页“H08.12”详细说明

请参考参数第177页“H08.13”详细说明

3.4.3 位置指令滤波说明

名称	功能	适用场合	滤波过大的影响
位置指令滤波	位置指令滤波是对经过电子齿轮比变频或倍频后的位置指令(编码器单位)进行滤波,使电机运行更平滑,减小对机械的冲击。	上位机输出的位置指令未进行加减速处理。 电子齿轮比为10倍以上时。	响应的延迟增大。

3.4.4 前馈增益

速度前馈

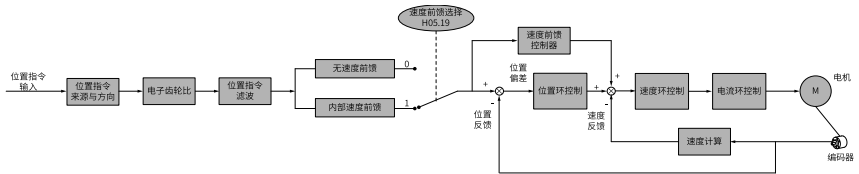


图3-10 速度前馈控制操作图

速度前馈可应用于位置控制模式功能。使用速度前馈功能,可以提高速度指令响应,减小固定速度时的位置偏差。

速度前馈功能操作步骤:

1. 设置速度前馈信号来源。

将H05.19(速度前馈控制选择)置为非0值,速度前馈功能生效,且相应的信号来源被选中。

参数	名称	设定值	备注
H05.19	速度前馈控制选择	0-无速度前馈	-
		1-内部速度前馈	将位置指令(编码器单位)对应的速度信息作为速度前馈信号来源。
		2-将60B1h用作速度偏差	-
		3-零相位控制	-

2. 设置速度前馈参数。

包括速度前馈增益(H08.19)和速度前馈滤波时间常数(H08.18)。

请参考参数第178页“H08.18”详细说明

请参考参数第178页“H08.19”详细说明

零相位控制功能

零相位控制用于补偿位置指令启动延迟出现的位置偏差，同样是位置指令处理的一种。可减小位置模式启停时的位置偏差。

环路计算模型如下图所示：

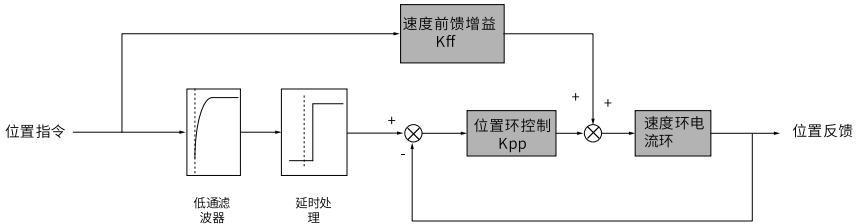


图3-11 零相位控制功能框图

请参考参数第147页“H05.04”详细说明

请参考参数第149页“H05.19”详细说明

请参考参数第178页“H08.17”详细说明

转矩前馈

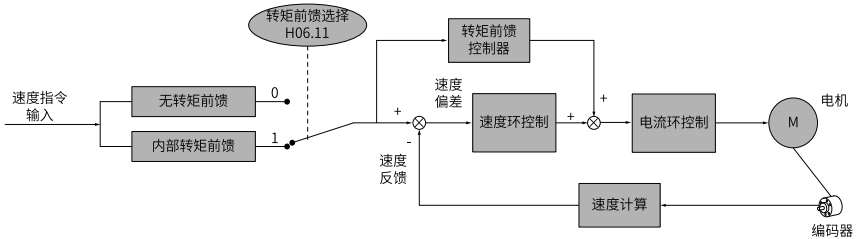


图3-12 转矩前馈控制操作图

位置控制模式，采用转矩前馈，可以提高转矩指令响应，减小固定加减速时的位置偏差；速度控制模式，采用转矩前馈，可以提高转矩指令响应，减小固定速度时的速度偏差。

转矩前馈功能操作步骤：

1. 设置转矩前馈信号来源。

将 $H06.11$ (转矩前馈控制选择) 置为 1，转矩前馈功能生效，且相应的信号来源被选中。

参数	名称	设定值	备注
H06.11	转矩前馈控制选择	0-无转矩前馈	-
		1-内部转矩前馈	将速度指令作为转矩前馈信号来源。位置控制模式下，速度指令来自于位置控制器的输出。

2. 设置转矩前馈参数。

参数	名称	调整说明
H08.20	转矩前馈滤波时间常数	<p>参数作用：</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 增大H08.21，可提高响应，但加减速时可能产生过冲。 ● 减小H08.20，可抑制加减速时的过冲；增大H08.20，可抑制噪音。 <p>调整方法：</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 调整时，首先保持H08.20为默认值；然后将H08.21设定值由0逐渐增大，直至某一设定值下，转矩前馈取得效果。 ● 调整时，应反复调整H08.20和H08.21，寻找平衡性好的设定。
H08.21	转矩前馈增益	详情请参见本小节。

3.4.5 伪微分前馈控制

非转矩控制模式下，可使用伪微分调节控制(Pseudo-Differential-Forward-Feedback Control, 简称PDFF控制)，对速度环控制方式进行调整。

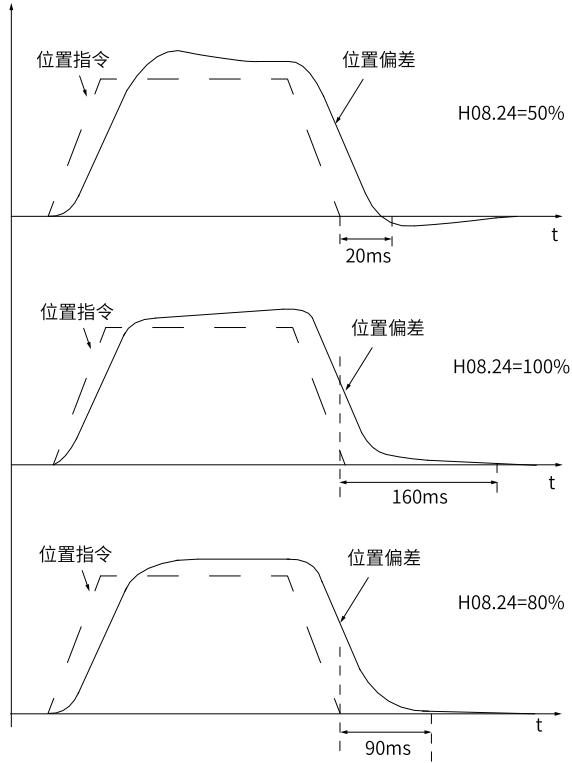


图3-13 伪微分调节控制举例

伪微分前馈控制通过对速度环控制方法进行调整，增强速度环的抗干扰能力，改善对速度指令的跟随性。

参数	名称	调整说明
H08.24	伪微分前馈控制系数	参数作用： ● 非转矩控制模式下，改变速度环的控制方法。 调整方法： ● H08.24设置过小，速度环响应变慢。 ● 速度反馈存在过冲时，将H08.24由100.0逐渐减小，直至某一设定值下，伪微分前馈控制取得效果。 ● H08.24=100.0时，速度环控制方法不变，为默认的比例积分控制。

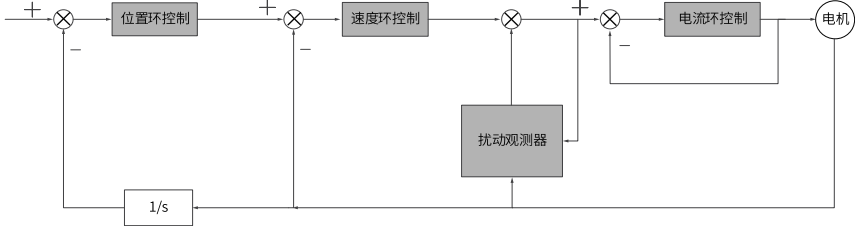
3.4.6 转矩扰动观测

非转矩控制模式下，可使用扰动观测功能。

扰动观测器

扰动观测器对外部扰动能进行有效观测，通过不同的截止频率设置和补偿设置可以对频率范围内的扰动进行有效观测抑制。

扰动观测器1功能框图如下图所示：



说明

1/s: 积分环节。

参数	名称	调整说明
H08.31	扰动截止频率	此值越高对扰动的响应越快，但是过高容易出现振动。
H08.32	扰动补偿增益	观测补偿值的补偿百分比。
H08.33	扰动观测器惯量修正系数	当惯量设置比较真实时此值不需要修改，作用惯量为此值乘以设置的惯量。建议不修改。

☆关联参数

请参考参数第180页“H08.31”详细说明

请参考参数第181页“H08.32”详细说明

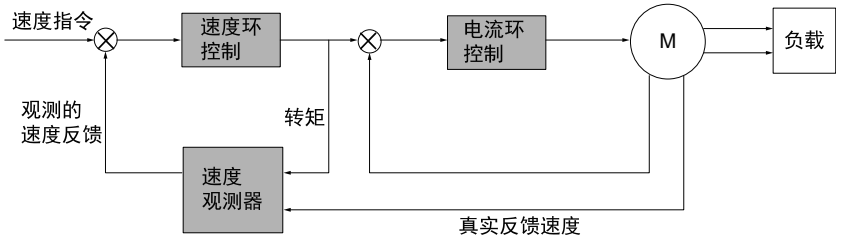
请参考参数第181页“H08.33”详细说明

3.4.7 速度观测器

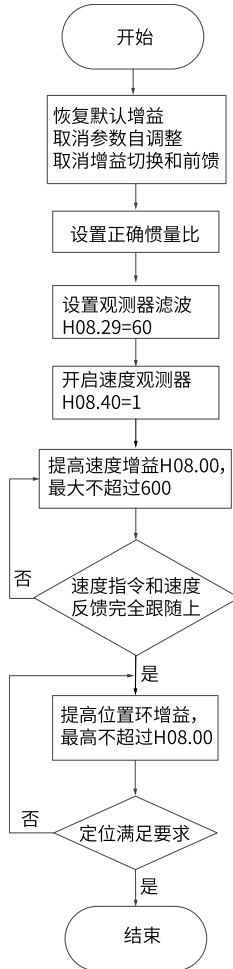
主要针对负载特性变化小，惯量不怎么变化的场合，对快速定位有较大帮助。

可提高响应到更高范围，高频能自动滤除，从而在提高增益情况下缩短定位时间但高频振动不容易出现。

速度观测器的框图如下图所示：



调试步骤



关联参数

请参考参数第173页“H08.00”详细说明

请参考参数第180页“H08.27”详细说明

请参考参数第180页“H08.28”详细说明

请参考参数第180页“H08.29”详细说明

请参考参数第182页“H08.40”详细说明

说明

- 使用速度观测器前，请先设置准确的惯量比值到H08.15，或者执行惯量辨识操作，否则错误设置将引起振动。
- H08.27~H08.29设置过小或过大时，均会引起电机振动。

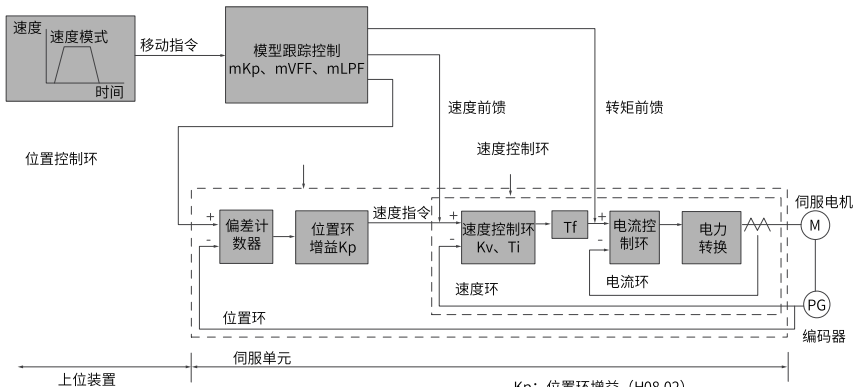
3.4.8 模型跟踪

使用模型跟踪控制，可提高响应性，缩短定位时间。仅位置控制时可使用模型追踪控制。通常，该功能使用的参数通过STune或ETune，与伺服增益同时自动设定。

下列情况下，请手动调整。

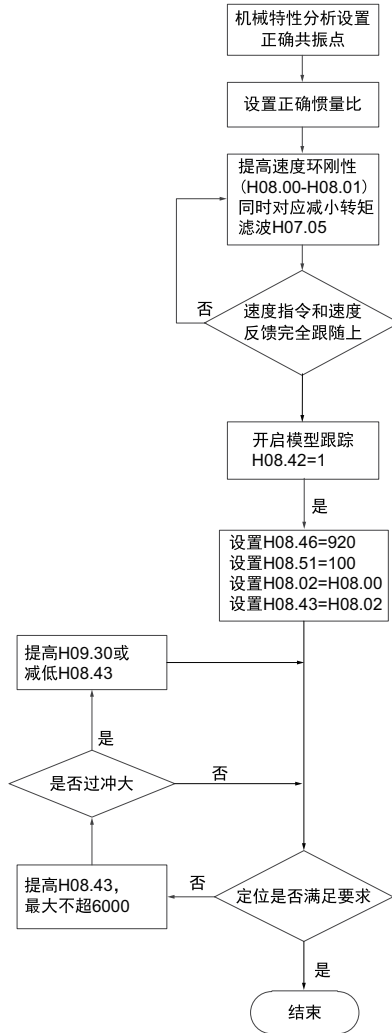
- 对自动调整或自定义调整的调整结果不满意时。
- 与自动调整或自定义调整的调整结果相比，更需要提高响应性时。
- 客户要自己决定伺服增益或模型追踪控制参数时。

模型跟踪控制的框图如下所示：



Kp: 位置环增益 (H08.02)
 Kv: 速度环增益 (H08.00)
 Ti: 速度环积分时间常数 (H08.01)
 Tf: 转矩指令滤波时间常数 (H07.05)
 mKp: 模型跟踪控制增益 (H08.43)
 mVFF: 模型跟踪控制速度前馈补偿 (H08.46)
 mLPF: 模型滤波时间

调试步骤



关联参数

请参考参数第167页“H07.05”详细说明

请参考参数第173页“H08.00”详细说明

请参考参数第173页“H08.01”详细说明

请参考参数第173页“H08.02”详细说明

请参考参数第182页“H08.42”详细说明

请参考参数第182页“H08.43”详细说明

请参考参数第183页“H08.46”详细说明

说明

请设置准确的惯量值，与实际偏差较大时，将导致电机振动。

3.4.9 摩擦补偿

摩擦补偿功能旨在降低机械传动中的摩擦力对运行效果影响，根据运行的正负方向来进行不同的正负补偿值。

说明

摩擦补偿功能仅在位置模式有效。

☆关联参数

请参考参数第194页“H09.32”详细说明

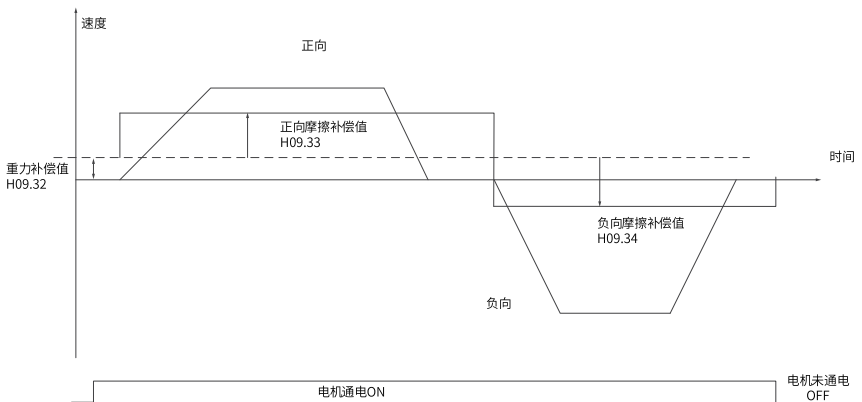
请参考参数第195页“H09.33”详细说明

请参考参数第195页“H09.34”详细说明

请参考参数第195页“H09.35”详细说明

请参考参数第195页“H09.36”详细说明

使用图解：



说明

当速度小于速度阈值时认为还是静摩擦力状态，超过后运动起来变成动摩擦。正负补偿方向是根据实际位置指令方向来定的，一般正向补正值负向补负值。

3.5 DSC模式调整

DSC功能（动态伺服控制）是通过报文105将位置环计算及插补移动到了伺服驱动器中，利用伺服快速的速度控制时钟，提高定位的质量与性能。SV660F H01.00=802.8及以上支持DSC功能，通过修改H24.32的数值进行DSC功能的选择。

表3-8 DSC 功能选择

功能码	数据	含义
H24.32	1	PLC位置环增益
	3	DSC手动调整

说明

在 H24.32≠ 0 时（即 DSC模式下），禁止直接调整参数H09.00，否则会有导致受伤或产品损坏的危险！

● PLC 调整 (H24.32=1)

当设置H24.32=1时，通过调整上位机PLC的预控制、增益等参数，实现动态调整伺服增益参数。此时伺服处于非STune模式下，禁止修改H09.00！

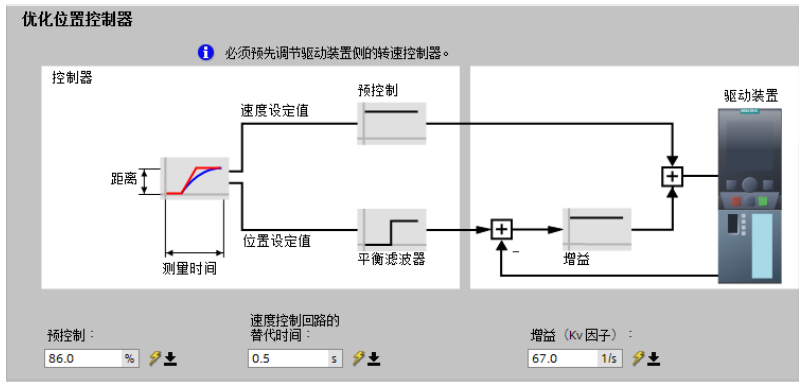


图3-14 PLC侧增益调整

● 手动调整 (H24.32=3)

当设置H24.32=3时，可以手动调整伺服增益参数。

3.6 不同控制模式下的参数调整

不同控制模式下的参数调整均需按照“惯量辨识” => “自动增益调整” => “手动增益调整”的顺序。

3.6.1 位置模式下的参数调整

通过惯量辨识，获取负载惯量比H08.15。

位置模式下的增益参数：

- 第一增益：

参数	名称	功能	默认值
H07.05	转矩指令滤波时间常数	设置转矩指令滤波时间常数。	0.50ms
H08.00	速度环增益	设置速度环比例增益。	40.0Hz
H08.01	速度环积分时间常数	设置速度环的积分时间常数。	19.89ms
H08.02	位置环增益	设置位置环比例增益。	64.0Hz

- 第二增益：

参数	名称	功能	默认值
H07.06	第二转矩指令滤波时间常数	设置第二转矩指令滤波时间常数	0.27ms
H08.03	第二速度环增益	设置第二速度环比例增益	75.0Hz
H08.04	第二速度环积分时间常数	设置第二速度环的积分时间常数	10.61ms
H08.05	第二位置环增益	设置第二位置环比例增益	120.0ms
H08.08	第二增益模式设置	设置第二增益的模式	1
H08.09	增益切换条件选择	设置增益切换的条件	0
H08.10	增益切换延迟时间	设置增益切换的延迟时间	5.0ms
H08.11	增益切换等级	设置增益切换的等级	50
H08.12	增益切换时滞	设置增益切换的时滞	30
H08.13	位置增益切换时间	设置位置环增益的切换时间	3.0ms

- 公共增益

参数	名称	功能	默认值
H08.18	速度前馈滤波时间常数	设置速度前馈信号的滤波时间常数。	0.50ms
H08.19	速度前馈增益	设置速度前馈增益。	0.0%
H08.20	转矩前馈滤波时间常数	设置转矩前馈信号的滤波时间常数。	0.50ms
H08.21	转矩前馈增益	设置转矩前馈增益。	0.0%
H08.22	速度反馈滤波选项	设置速度反馈滤波功能。	0
H08.23	速度反馈低通滤波截止频率	设置针对速度反馈的一阶低通滤波器的截止频率。	8000Hz
H08.24	伪微分前馈控制系数	设置PDF控制器的系数。	100.0%
H09.30	转矩扰动补偿增益	设置扰动转矩补偿的增益。	0.0%

参数	名称	功能	默认值
H09.31	转矩扰动观测器滤波时间常数	设置扰动观测器的滤波时间常数。	0.5ms
H09.04	低频共振抑制模式选择	设置低频共振抑制的模式。	0
H09.38	低频共振频率	设置低频共振抑制滤波器的频率。	100.0Hz
H09.39	低频共振频率滤波设定	设置低频共振抑制滤波器的滤波设定。	2

通过自动增益调整，获得第一增益(或第二增益)、公共增益的初始值。

手动微调下述增益：

参数	名称	功能
H07.05	转矩指令滤波时间常数	设置转矩指令滤波时间常数。
H08.00	速度环增益	设置速度环比例增益。
H08.01	速度环积分时间常数	设置速度环的积分时间常数。
H08.02	位置环增益	设置位置环比例增益。
H08.19	速度前馈增益	设置速度前馈增益。

3.6.2 速度模式下的参数调整

速度控制模式下的参数调整与位置控制模式下相同，除位置环增益(H08.02、H08.05)外，请参见第103页“3.6.1 位置模式下的参数调整”。

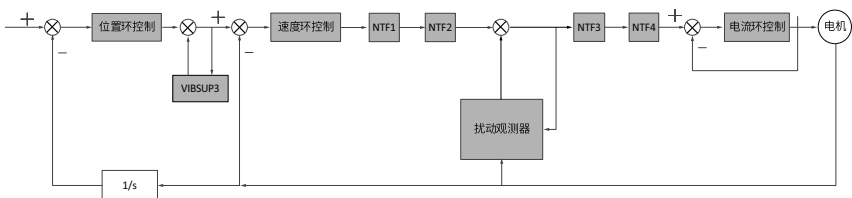
3.6.3 转矩模式下的参数调整

转矩控制模式下的参数调整需要按以下情况进行区分：

- 实际速度达到速度限制值，调整方法同第104页“3.6.2 速度模式下的参数调整”。
- 实际速度未达到速度限制值，除位置速度环增益与速度环积分时间常数外，调整方法同第104页“3.6.2 速度模式下的参数调整”。

3.7 振动抑制

振动抑制的框图如下所示：



其中：

- NTF1~4: 第1组~第4陷波器。
- VIBSUP3: 中低频振动抑制。300Hz以下, 当载频低于8k时相应降低。
- 1/s: 积分环节。

☆关联参数:

请参考参数第183页“H08.53”详细说明

请参考参数第183页“H08.54”详细说明

请参考参数第183页“H08.56”详细说明

说明

- 抖动抑制调相系数: 补偿值和振动的同步相位调整, 建议不修改而采用默认值。当补偿值相位和振动相位差异大时需要调整。
- 抖动抑制频率: 设置需要抑制的振动频率。
- 抖动抑制补偿系数: 设置抑制的补偿大小。

3.7.1 末端低频抑制

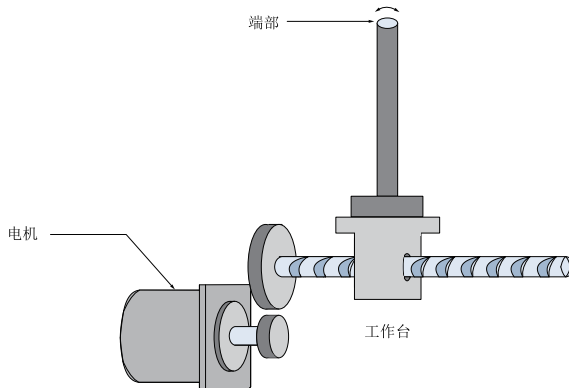


图3-15 末端低频振动机械示意图

若机械负载的端部长且重, 急停时易发生端部振动, 影响定位效果。这种振动的频率一般在100Hz以内, 相比于第107页“3.7.2 机械共振抑制”的机械共振频率较低, 因此称为低频共振。通过低频共振抑制功能可以有效降低此振动。

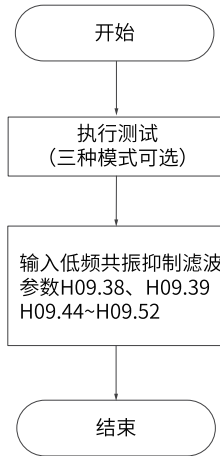


图3-16 低频共振抑制滤波器使用步骤

首先，使用汇川驱动调试平台的示波器功能采集电机处于定位状态位置偏差的波形，计算位置偏差波动频率，即为低频共振频率；然后，手动输入H09.38(低频共振频率)，H09.39一般保持默认即可。观察使用低频共振抑制滤波器后，低频共振抑制取得效果。

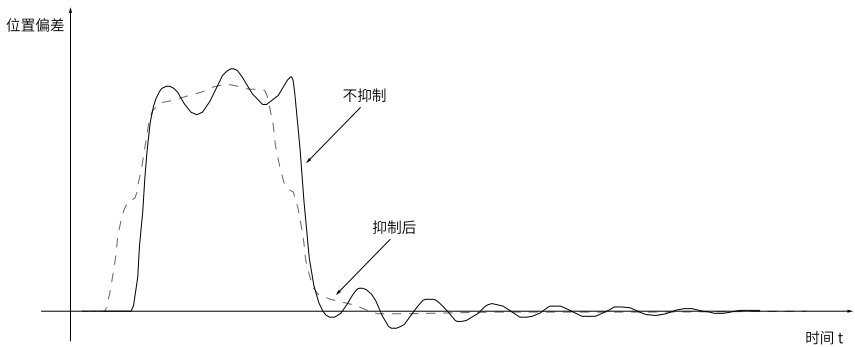


图3-17 低频共振抑制效果图

☆关联参数:

请参考参数第196页“H09.38”详细说明

请参考参数第196页“H09.39”详细说明

请参考参数第197页“H09.44”详细说明

请参考参数第197页“H09.45”详细说明

请参考参数第197页“H09.47”详细说明

请参考参数第197页“H09.49”详细说明

请参考参数第197页“H09.50”详细说明

请参考参数第198页“H09.52”详细说明

3.7.2 机械共振抑制

机械系统具有一定的共振频率，伺服增益提高时，可能在机械共振频率附近产生共振，导致增益无法继续提高。

抑制机械共振有2种途径：转矩指令滤波（H07.05，H07.06）和陷波器。

转矩指令滤波（H07.05，H07.06）

通过设定滤波时间常数，使转矩指令在截止频率以上的高频段衰减，达到抑制机械共振的目的。

滤波器截止频率 f_c (Hz) = $1 \div [2\pi \times H07.05$ (ms) $\times 0.001]$ 。

陷波器

陷波器通过降低特定频率处的增益，可达到抑制机械共振的目的。正确设置陷波器后，振动可以得到有效抑制，可尝试继续增大伺服增益。陷波器的原理如下图所示。

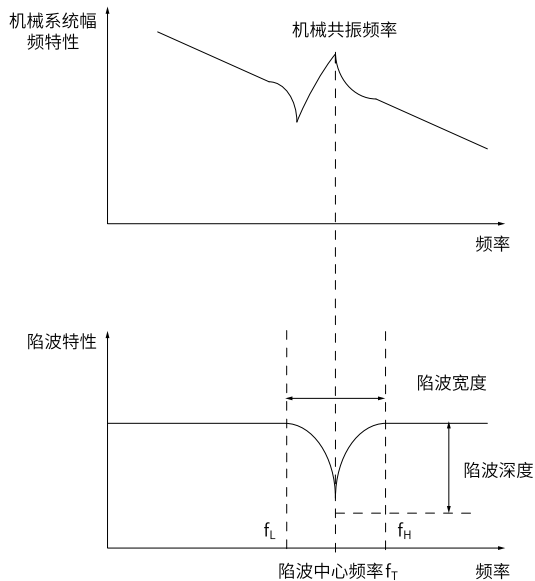


图3-18 陷波器的抑制原理

伺服驱动器共有4组陷波器，每组陷波器有3个参数，分别为陷波器频率，宽度等级和深度等级。第一和第二组陷波器为手动陷波器，各参数由用户手动设置；第三和第四组陷波器

参数既可以手动设置，又可配置为自适应陷波器（H09.02=1或2），此时各参数由驱动器自动设定。

表3-9 陷波器参数说明

项目	手动陷波器		手动/自适应陷波器	
	第一组陷波器	第二组陷波器	第三组陷波器	第四组陷波器
频率	H09.12	H09.15	H09.18	H09.21
宽度等级	H09.13	H09.16	H09.19	H09.22
深度等级	H09.14	H09.17	H09.20	H09.23

说明

- 当“频率”为默认值8000Hz时，陷波器无效。
- 如果发生了共振需要使用陷波器，请优先使用自适应陷波器。自适应陷波器无效或效果不佳，再尝试使用手动陷波器。

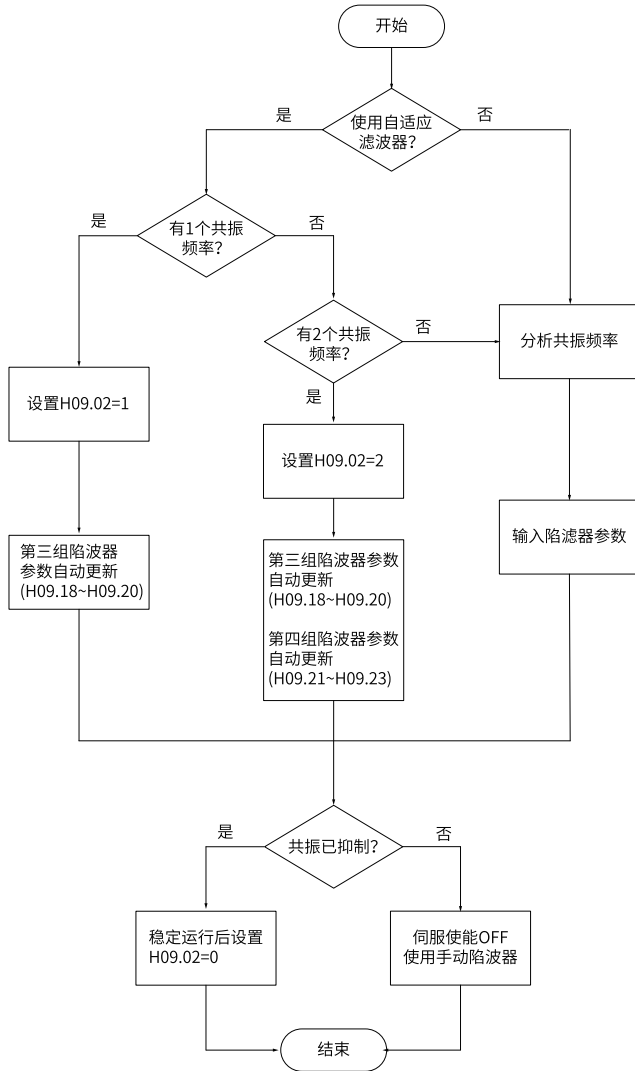


图3-19 陷波器使用步骤

● 自适应陷波器使用步骤：

1. 根据共振点的个数设置H09.02（自适应陷波器模式选择）为1或2。
2. 当发生共振时，可先将H09.02设置为1，开启一个自适应陷波器，待增益调整后，若出现新的共振，再将H09.02置2，启动两个自适应陷波器。
3. 伺服运行时，第三或第四组陷波器参数被自动更新，且每隔30min自动存入对应的H09组参数一次。

4. 若共振得到抑制，说明自适应陷波器取得效果，等待伺服稳定运行一段时间后，将H09.02设为0时，自适应陷波器参数被固定为最后一次更新的值。

此步操作可防止由于伺服运行过程中发生误动作，导致陷波器参数被更新为错误值，反而加剧振动的状况。

5. 若振动长时间不能消除请及时关闭伺服使能。
6. 若共振频率超过2个，自适应陷波器无法满足需求，可同时使用手动陷波器。也可将4个陷波器均作为手动陷波器使用（H09.02=0）。

说明

- 使用自适应陷波器时，若在30min内发生伺服使能OFF，陷波器参数不会存入对应参数。
- 共振频率在300Hz以下时，自适应陷波器的效果会有所降低。

- 手动陷波器使用步骤：

1. 分析共振频率。
2. 使用手动陷波器时，需要将陷波器的频率设置为实际发生的共振频率。共振频率的获得方法：
 - 由汇川驱动调试平台的“机械特性分析”获得。
 - 通过汇川驱动调试平台示波器界面显示的电机相电流，计算出共振频率。
 - 通过将H09.02=3，伺服运行时，自动测试共振频率，并将测试结果保存在H09.24中。
3. 将第1步获取的共振频率输入选用组的陷波器参数，同时输入该组陷波器的宽度等级和深度等级。
4. 若共振得到抑制，说明陷波器取得效果，可继续调整增益，待增益增大后，若出现新的共振，重复步骤1~2。
5. 若振动长时间不能消除请及时关闭伺服使能。

- 陷波器宽度等级

陷波器宽度等级用于表示陷波器宽度和陷波器中心频率的比值：

$$\text{陷波器宽度等级} = \frac{f_H - f_L}{f_T}$$

其中：

f_T ：陷波器中心频率，即机械共振频率。

$f_H - f_L$ ：陷波器宽度，表示相对于陷波器中心频率，幅值衰减率为-3dB的频率带宽。

其对应关系如下图所示。一般保持默认值2即可。

- 陷波器深度等级

陷波器深度等级表示在中心频率处输入与输出之间的比值关系。

陷波器深度等级为0时，在中心频率处，输入完全被抑制。陷波器深度等级为100时，在中心频率处，输入完全可通过。因此，陷波器深度等级设置越小，陷波深度越深，对机械共振的抑制也越强，但可能导致系统不稳定，使用时应注意。

说明

如果使用机械特性分析工具得到的幅频特性曲线中无明显尖峰，实际也发生了振动，则这种振动可能并非机械共振，而是达到了伺服的极限增益导致。这种振动无法通过陷波器抑制，只能通过降低增益或降低转矩指令滤波时间改善。

其具体对应关系如下图所示：

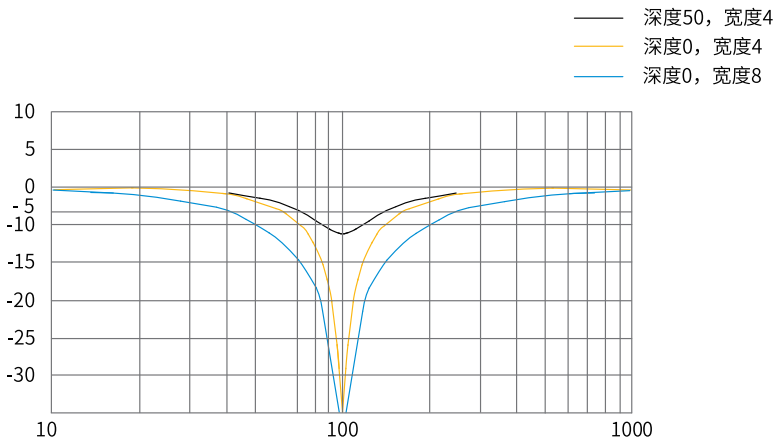


图3-20 陷波器频率特性

☆关联参数：

请参考参数第188页“H09.02”详细说明

请参考参数第190页“H09.12”详细说明

请参考参数第190页“H09.13”详细说明

请参考参数第191页“H09.14”详细说明

请参考参数第191页“H09.15”详细说明

请参考参数第191页“H09.16”详细说明

请参考参数第192页“H09.17”详细说明

请参考参数第192页“H09.18”详细说明

请参考参数第192页“H09.19”详细说明

请参考参数第192页“H09.20”详细说明

请参考参数第192页“H09.21”详细说明

请参考参数第193页“H09.22”详细说明

请参考参数第193页“H09.23”详细说明

请参考参数第193页“H09.24”详细说明

3.8 机械特性分析

概述

机械特性分析用于判断机械共振点和系统带宽。最大支持8kHz响应特性分析，支持机械特性、速度开环、速度闭环三种模式。

操作步骤

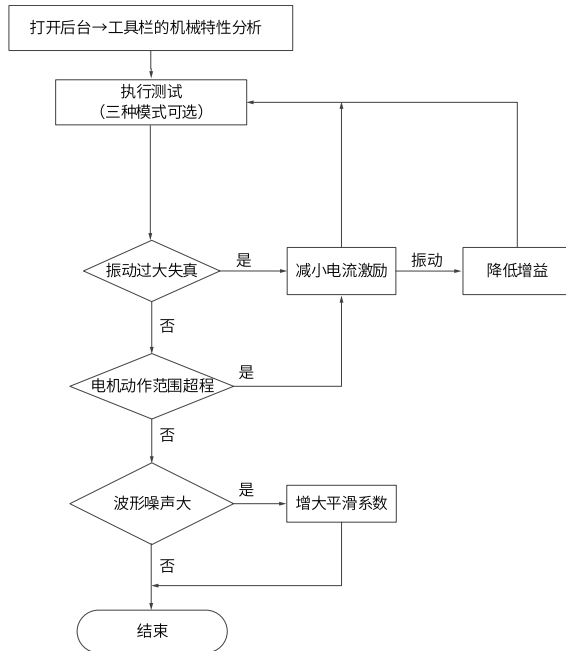


图3-21 机械特性分析操作流程

说明

- 为避免测试时振动过大，首次实施时将电流激励设置为10%。
- 电流激励过小时，分析波形将有一定失真。
- 执行测试时有振动，且减小电流激励无法解决，可能原因和措施：增益过高，请降低速度增益，或依据机械特性辨识的共振点设置陷波器；惯量比设置值过大，需设置正确的惯量比。
- 设置陷波器后，机械特性测试模式下的波形与设置前一致，而速度闭环和速度开环模式会有衰减。

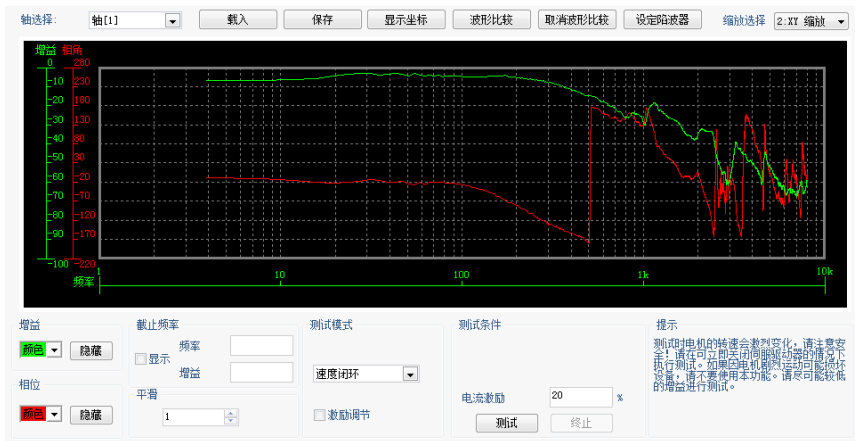


图3-22 波形实例

通过机械特性分析获得的波形实例如第113页“3-22 波形实例”所示。

4 参数详细说明

4.1 H00 伺服电机参数

H00.00 电机编号

通讯地址: 0x0000

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 14101

更改方式: 停机更改

设定值:

0~65535

设定说明

设定伺服电机的编号。固定为“14XXX”。电机编号设置错误，将发生E120.1(无法识别的电机型号)。

H00.02 非标号

通讯地址: 0x0002

生效方式: -

最小值: 0.00

单位: -

最大值: 4294967295.00

数据类型: 无符号32位

默认值: 0.00

更改方式: 不可更改

设定值:

0.00~4294967295.00

设定说明

显示非标准版本的软件编号，十六进制显示。

显示型式为: XXX.YY。

XXX: 非标准软件的固定编号。

YY: 非标准软件的升级记录编号。

H00.04 编码器版本号

通讯地址: 0x0004

生效方式: -

最小值: 0.0

单位: -

最大值: 6553.5

数据类型: 无符号16位

默认值: 0.0

更改方式: 不可更改

设定值:

0.0~6553.5

设定说明

显示编码器的软件版本号。

显示型式: 2XXX.Y, 1位小数。

H00.05 总线电机编号

通讯地址: 0x0005

生效方式: -

最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

显示总线式电机的具体编号，由电机型号决定，不可更改。

H00.06 FPGA非标号

通讯地址:	0x0006	生效方式:	-
最小值:	0.00	单位:	-
最大值:	655.35	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.00	更改方式:	不可更改

设定值:

0.00~655.35

设定说明

-

H00.07 STO版本号

通讯地址:	0x0007	生效方式:	-
最小值:	0.0	单位:	-
最大值:	6553.5	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	不可更改

设定值:

0.0~6553.5

设定说明

-

H00.08 总线编码器类型

通讯地址:	0x0008	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	停机更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

4.2 H01 驱动器参数

H01.00 MCU软件版本号

通讯地址: 0x0100

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0~6553.5

设定说明

显示MCU软件版本号。

显示格式: XXXX.Y, 1位小数。

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H01.01 FPGA软件版本

通讯地址: 0x0101

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0~6553.5

设定说明

显示FPGA软件版本号。

显示格式: XXXX.Y, 1位小数。

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H01.02 伺服驱动系列号

通讯地址: 0x0102

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H01.08 机型参数版本号1

通讯地址: 0x0108

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0~6553.5

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

设定说明

-

H01.09 机型参数版本号2

通讯地址: 0x0109

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H01.10 驱动器系列号

通讯地址: 0x010A

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 3

设定值:

2: S1R6

3: S2R8

5: S5R5

60005: S6R6

6: S7R6

7: S012

8: S018

9: S022

10: S027

10001: T3R5

10002: T5R4

10003: T8R4

10004: T012

10005: T017

10006: T021

10007: T026

设定说明

设定伺服驱动器的编号。

伺服驱动器编号如下表所示：伺服驱动器主回路供电电压不符合上述规格，将发生E420.0(主回路缺相故障)。

伺服驱动器主回路供电支持单相220V，不降额使用。

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

<p>H01.11 逆变电压等级 通讯地址: 0x010B 最小值: 0 最大值: 65535 默认值: 220 设定值: 0V~65535V 设定说明 -</p>	<p>生效方式: - 单位: V 数据类型: 无符号16位 更改方式: 不可更改</p>
<p>H01.12 驱动器额定功率 通讯地址: 0x010C 最小值: 0.00 最大值: 10737418.24 默认值: 0.40 设定值: 0.00kW~10737418.24kW 设定说明 -</p>	<p>生效方式: - 单位: kW 数据类型: 无符号32位 更改方式: 不可更改</p>
<p>H01.14 驱动器最大输出功率 通讯地址: 0x010E 最小值: 0.00 最大值: 10737418.24 默认值: 0.40 设定值: 0.00kW~10737418.24kW 设定说明 -</p>	<p>生效方式: - 单位: kW 数据类型: 无符号32位 更改方式: 不可更改</p>
<p>H01.16 驱动器额定输出电流 通讯地址: 0x0110 最小值: 0.00 最大值: 10737418.24 默认值: 2.80 设定值: 0.00A~10737418.24A 设定说明 -</p>	<p>生效方式: - 单位: A 数据类型: 无符号32位 更改方式: 不可更改</p>
<p>H01.18 驱动器最大输出电流 通讯地址: 0x0112</p>	<p>生效方式: -</p>

最小值: 0.00	单位: A
最大值: 10737418.24	数据类型: 无符号32位
默认值: 10.10	更改方式: 不可更改
设定值: 0.00A~10737418.24A	
设定说明 -	

H01.40 直流母线过压保护点

通讯地址: 0x0128	生效方式: -
最小值: 0	单位: V
最大值: 2000	数据类型: 无符号16位
默认值: 420	更改方式: 实时更改
设定值: 0V~2000V	
设定说明 -	

H01.75 电流环放大系数

通讯地址: 0x014B	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: -
最大值: 655.35	数据类型: 无符号16位
默认值: 1.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00~655.35	
设定说明 -	

H01.88 结温参数版本号1

通讯地址: 0x0158	生效方式: -
最小值: 0.0	单位: -
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.0	更改方式: 不可更改
设定值: 0.0~6553.5	
设定说明 -	

H01.89 结温参数版本号2

通讯地址: 0x0159	生效方式: -
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

4.3 H02 基本控制参数

H02.00 控制模式选择

通讯地址: 0x0200

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 11

数据类型: 无符号16位

默认值: 11

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 速度模式

1: 位置模式

2: 转矩模式

3: 转矩模式/速度模式

4: 速度模式/位置模式

5: 转矩模式/位置模式

6: 转矩模式/速度模式/位置混合模式

11: PN通讯模式

设定说明

选择伺服驱动器控制模式。

H02.01 绝对值系统选择

通讯地址: 0x0201

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 5

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 增量模式

1: 绝对位置线性模式

2: 绝对位置旋转模式

3: 绝对位置线性模式, 无编码器溢出报警

4: 绝对位置单圈模式

5: 绝对位置旋转模式, 模态轴单模数圈绝对命令

设定说明

设定绝对值系统的使用方式。

H02.02 旋转方向选择

通讯地址: 0x0202

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

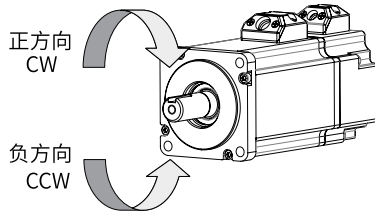
0: 以CCW方向为正转方向

1: 以CW方向为正转方向

设定说明

设定从电机轴侧观察时, 电机旋转正方向。

设定值	旋转方向	备注
0	以CCW方向为正转方向	正向指令时, 从电机轴侧看, 电机旋转方向为CCW方向, 即电机逆时针旋转。
1	以CW方向为正转方向	正向指令时, 从电机轴侧看, 电机旋转方向为CW方向, 即电机顺时针旋转。

**H02.03 输出脉冲相位**

通讯地址: 0x0203

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: A超前B

1: A滞后B

设定说明

设置使用脉冲输出功能时, 电机旋转方向不变的情况下, 输出A相与B相脉冲间的相位关系。

设定值	输出脉冲相位	备注
0	A超前B	编码器分频输出脉冲中A相脉冲超前于B相脉冲90°
1	A滞后B	编码器分频输出脉冲中A相脉冲滞后于B相脉冲90°

H02.05 伺服使能OFF停机方式选择

通讯地址: 0x0205	生效方式: 实时生效
最小值: -5	单位: -
最大值: 3	数据类型: 有符号16位
默认值: 3	更改方式: 实时更改

设定值:

- 5: PN通讯状态下停机（斜坡/快速/自由停机），保持DB状态
- 4: 以斜坡2停机，保持DB状态
- 3: 零速停机，保持DB状态
- 2: 以斜坡1停机，保持DB状态
- 1: DB停机，保持DB状态
- 0: 自由停机，保持自由运行状态
- 1: 以斜坡1停机，保持自由运行状态
- 2: DB停机，保持自由运行状态
- 3: PN通讯状态下停机（斜坡/快速/自由停机），保持自由运行状态

设定说明

设置伺服使能OFF时，伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。应根据机械状态及运行要求，设置合适的停机方式。

H02.06 故障NO.2停机方式选择

通讯地址: 0x0206	生效方式: 实时生效
最小值: -5	单位: -
最大值: 3	数据类型: 有符号16位
默认值: 2	更改方式: 实时更改

设定值:

- 5: 零速停机，保持DB状态
- 4: 急停转矩停机，保持DB状态
- 3: 以斜坡2停机，保持DB状态
- 2: 以斜坡1停机，保持DB状态
- 1: DB停机，保持DB状态
- 0: 自由停机，保持自由运行状态
- 1: 以斜坡1停机，保持自由运行状态
- 2: 以斜坡2停机，保持自由运行状态
- 3: 急停转矩停机，保持自由运行状态
- 4: DB停机，保持自由运行状态

设定说明

选择伺服驱动器发生第2类故障时，伺服电机从旋转到停机的减速方式及停止后电机状态。

使能抱闸输出后，故障NO.2停机方式强制为“以6085h斜坡停机，保持DB状态”。

H02.07 超程停机方式选择

通讯地址: 0x0207	生效方式: 实时生效
--------------	------------

最小值: 0	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位
默认值: 8	更改方式: 停机更改

设定值:

- 0: 自由停机, 保持自由运行状态
- 1: 零速停机, 位置保持锁定状态
- 2: 零速停机, 保持自由运行状态
- 3: 以斜坡2停机, 保持自由运行状态
- 4: 以斜坡2停机, 保持位置锁定状态
- 5: DB停机, 保持自由运行状态
- 6: DB停机, 保持DB状态
- 7: 不响应超程
- 8: 二类故障停机

设定说明

设置伺服电机运行过程中发生超程时, 伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。

伺服电机驱动垂直轴时, 为保证安全, 应设置发生超程后, 电机轴处于位置锁定状态。

H02.08 故障NO.1停机方式选择

通讯地址: 0x0208	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 2	数据类型: 无符号16位
默认值: 2	更改方式: 停机更改

设定值:

- 0: 自由停机, 保持自由运行状态
- 1: DB停机, 保持自由运行状态
- 2: DB停机, 保持DB状态

设定说明

设置伺服驱动器发生第1类故障时, 伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。

第1类故障详情请参考“排障手册”。

H02.09 抱闸输出ON至指令接收延时

通讯地址: 0x0209	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 500	数据类型: 无符号16位
默认值: 250	更改方式: 实时更改

设定值:

0ms~500ms

设定说明

设置伺服驱动器上电后, 伺服驱动器开始接收输入指令, 距离抱闸(BK)输出ON的延迟时间。

H02.10 抱闸输出OFF至电机不通电延时

通讯地址: 0x020A	生效方式: 实时生效
最小值: 50	单位: ms
最大值: 1000	数据类型: 无符号16位
默认值: 150	更改方式: 实时更改

设定值:
50ms~1000ms

设定说明

设置电机处于静止状态时，电机进入不通电状态，距离抱闸(BK)输出OFF的延迟时间。

H02.11 旋转状态，抱闸输出OFF时转速阈值

通讯地址: 0x020B	生效方式: 实时生效
最小值: 20	单位: rpm
最大值: 3000	数据类型: 无符号16位
默认值: 30	更改方式: 实时更改

设定值:
20rpm~3000rpm

设定说明

设置电机处于旋转状态时，将抱闸(BK)输出置为OFF时电机速度阈值。

H02.12 旋转状态，伺服使能OFF至抱闸输出OFF延时

通讯地址: 0x020C	生效方式: 实时生效
最小值: 1	单位: ms
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 500	更改方式: 实时更改

设定值:
1ms~65535ms

设定说明

设置电机处于旋转状态时，将抱闸(BK)输出置为OFF，距离伺服使能(S-ON)OFF的延迟时间。

H02.15 LED警告显示选择

通讯地址: 0x020F	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
0: 立即输出警告信息
1: 不输出警告信息

设定说明

设置伺服驱动器发生第3类警告时，面板是否切换到故障显示模式。
第3类警告详情请参考“排障手册”。

H02.17 主回路掉电停机方式

通讯地址: 0x0211

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 2

设定值:

0: 保持当前动作

1: 故障停机方式H0206停机

2: 断使能方式H0205停机

3: 快速停机方式H0218停机

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H02.21 驱动器允许的制动电阻最小值

通讯地址: 0x0215

最小值: 1

最大值: 1000

默认值: 40

设定值:

1Ω~1000Ω

设定说明

查看某一型号伺服驱动器允许的制动电阻最小值, 只与伺服驱动器型号相关。

生效方式: -

单位: Ω

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H02.22 内置制动电阻功率

通讯地址: 0x0216

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 50

设定值:

0W~65535W

设定说明

查看某一型号伺服驱动器内置的制动电阻功率, 不可更改, 只与伺服驱动器型号相关。

生效方式: -

单位: W

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H02.23 内置制动电阻阻值

通讯地址: 0x0217

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 50

设定值:

0Ω~65535Ω

生效方式: -

单位: Ω

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

设定说明

查看某一型号伺服驱动器内置的制动电阻阻值，不可更改，只与伺服驱动器型号相关。母线电容能够吸收的最大制动能量，小于最大制动能量计算值时，需要使用制动电阻。使用内置制动电阻时，请将端子“P⊕”和“D”之间用短接片直接相连。伺服驱动器编号=2或3时，无内置制动电阻。

表4-1 制动电阻规格

驱动器型号	内置制动电阻规格		外接制动电阻 最小允许电阻值(Ω) (H02.21)
	电阻值(Ω)	功率Pr(W)	
SV660FS1R6I	-	-	50
SV660FS2R8I	-	-	45
SV660FS5R5I	50	50	40
SV660FS7R6I	25	80	20
SV660FS012I			15
SV660FT3R5I	100	80	80
SV660FT5R4I	100	80	60
SV660FT8R4I	50	80	45
SV660FT012I			40
SV660FT017I	35	100	35
SV660FT021I			25
SV660FT026I			

H02.24 电阻散热系数

通讯地址: 0x0218

生效方式: 实时生效

最小值: 10

单位: %

最大值: 100

数据类型: 无符号16位

默认值: 30

更改方式: 实时更改

设定值:

10%~100%

设定说明

设置使用制动电阻时，电阻的散热系数，对内置和外接制动电阻均有效。

请根据实际电阻的散热条件设置(电阻散热系数)。

建议值:

- 一般情况下，自然冷却时，(电阻散热系数)不超过30%。
- 强迫风冷时，(电阻散热系数)不超过50%。

H02.25 制动电阻设置

通讯地址: 0x0219

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 3

数据类型: 无符号16位

默认值: 3

更改方式: 实时更改

设定值:

- 0: 使用内置制动电阻
- 1: 外置电阻自然冷却
- 2: 外置电阻强制冷却
- 3: 仅靠内部电容吸收

设定说明

设置吸收和释放制动能量的方式。

H02.26 外置制动电阻功率

通讯地址: 0x021A

生效方式: 实时生效

最小值: 1

单位: W

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 40

更改方式: 实时更改

设定值:

1W~65535W

设定说明

用于设置某一型号伺服驱动器外接制动电阻的功率。

注意: 外接制动电阻功率 不能小于制动功率计算值。

H02.27 外置制动电阻阻值

通讯地址: 0x021B

生效方式: 实时生效

最小值: 15

单位: Ω

最大值: 1000

数据类型: 无符号16位

默认值: 50

更改方式: 实时更改

设定值:

15Ω~1000Ω

设定说明

用于设置某一型号伺服驱动器外接制动电阻的功率。

注意: 外接制动电阻功率 不能小于制动功率计算值。

H02.30 用户密码

通讯地址: 0x021E

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H02.31 系统参数初始化

通讯地址: 0x021F

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 2	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

- 0: 无操作
- 1: 恢复出厂设定值
- 2: 清除故障记录

设定说明

用于使参数恢复出厂值或清除故障记录。

若有必要, 请使用汇川驱动调试平台软件, 进行除2000h、2001h组以外, 参数组的参数备份

H02.32 H0b组参数选择

通讯地址: 0x0220	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 99	数据类型: 无符号16位
默认值: 50	更改方式: 实时更改

设定值:

0~99

设定说明

-

H02.35 面板数据刷新频率

通讯地址: 0x0223	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: Hz
最大值: 20	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0Hz~20Hz

设定说明

-

H02.41 厂家密码

通讯地址: 0x0229	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H02.18 DI紧急停机方式选择

通讯地址: 0x0212

最小值: 0

最大值: 7

默认值: 2

设定值:

0: 自由停机, 保持自由运行状态

1: 以斜坡1停机, 保持自由运行状态

2: 以斜坡2停机, 保持自由运行状态

3: 急停转矩停机, 保持自由运行状态

5: 以斜坡1停机, 保持位置锁定状态

6: 以斜坡2停机, 保持位置锁定状态

7: 急停转矩停机, 保持位置锁定状态

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H02.33 200P软件版本

通讯地址: 0x0221

最小值: 0.0

最大值: 65535.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0~65535.0

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

4.4 H03 端子输入参数**H03.00 上电有效的DI功能分配1**

通讯地址: 0x0300

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- 0: 对应无
- 1: 对应FunIN.1
- 2: 对应FunIN.2
- 4: 对应FunIN.3
- 8: 对应FunIN.4
- 16: 对应FunIN.5
- 32: 对应FunIN.6
- 64: 对应FunIN.7
- 128: 对应FunIN.8
- 256: 对应FunIN.9
- 512: 对应FunIN.10
- 1024: 对应FunIN.11
- 2048: 对应FunIN.12
- 4096: 对应FunIN.13
- 8192: 对应FunIN.14
- 16384: 对应FunIN.15
- 32768: 对应FunIN.16

设定说明

-

H03.01 上电有效的DI功能分配2

通讯地址: 0x0301
最小值: 0
最大值: 65535
默认值: 0

生效方式: 再上电生效
单位: -
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

设定值:

- 0: 对应无
- 1: 对应FunIN.17
- 2: 对应FunIN.18
- 4: 对应FunIN.19
- 8: 对应FunIN.20
- 16: 对应FunIN.21
- 32: 对应FunIN.22
- 64: 对应FunIN.23
- 128: 对应FunIN.24
- 256: 对应FunIN.25
- 512: 对应FunIN.26
- 1024: 对应FunIN.27
- 2048: 对应FunIN.28
- 4096: 对应FunIN.29
- 16384: 对应FunIN.31
- 32768: 对应FunIN.32

设定说明

-

H03.02 DI1端子功能选择

通讯地址: 0x0302

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 14

设定值:

0: 无定义

1: 伺服使能

3: 增益切换

14: 正向超程开关

15: 反向超程开关

16: 正外部转矩限制

17: 负外部转矩限制

18: 正向点动

19: 反向点动

31: 原点开关

32: 原点复归使能

34: 紧急停机

38: 探针1

39: 探针2

41: 以当前位置为原点

56: EPOS程序段外部切换开关

设定说明

设置硬件DI1端子对应的DI功能。参数值设定请参考下表。

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.03 DI1端子逻辑选择

通讯地址: 0x0303

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

设置使得DI1选择的DI功能有效时, 硬件DI1端子的电平逻辑。

DI1~DI4属于普通DI, 输入信号宽度应大于1ms。

请根据上位机和外围电路正确设置有效电平逻辑, 输入信号宽度请参考下表。

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.04 DI2端子功能选择

通讯地址: 0x0304

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 15

设定值:

同H03.02。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.05 DI2端子逻辑选择

通讯地址: 0x0305

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.06 DI3端子功能选择

通讯地址: 0x0306

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 31

设定值:

同H03.02。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.07 DI3端子逻辑选择

通讯地址: 0x0307

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.08 D14端子功能选择

通讯地址: 0x0308

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 34

设定值:

同H03.02。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.09 D14端子逻辑选择

通讯地址: 0x0309

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.10 D15端子功能选择

通讯地址: 0x030A

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 38

设定值:

同H03.02。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.11 D15端子逻辑选择

通讯地址: 0x030B

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.12 DI6端子功能选择

通讯地址: 0x030C

最小值: 0

最大值: 45

默认值: 0

设定值:

同参数H03.02

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.13 DI6端子逻辑选择

通讯地址: 0x030D

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.14 DI7端子功能选择

通讯地址: 0x030E

最小值: 0

最大值: 45

默认值: 45

设定值:

同参数H03.02

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.15 DI7端子逻辑选择

通讯地址: 0x030F

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.16 DI8端子功能选择

通讯地址: 0x0310

最小值: 0

最大值: 45

默认值: 31

设定值:

同参数H03.02

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.17 DI8端子逻辑选择

通讯地址: 0x0311

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示低电平有效

1: 表示高电平有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.34 上电有效的DI功能分配3

通讯地址: 0x0322

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- 0: 对应无
- 1: 对应FunIN.33
- 2: 对应FunIN.34
- 4: 对应FunIN.35
- 8: 对应FunIN.36
- 16: 对应FunIN.37
- 32: 对应FunIN.38
- 64: 对应FunIN.39
- 128: 对应FunIN.40
- 256: 对应FunIN.41
- 512: 对应FunIN.42
- 1024: 对应FunIN.43
- 2048: 对应FunIN.44
- 4096: 对应FunIN.45
- 8192: 对应FunIN.46
- 16384: 对应FunIN.47
- 32768: 对应FunIN.48

设定说明

-

H03.35 上电有效的DI功能分配4

通讯地址: 0x0323
最小值: 0
最大值: 65535
默认值: 0

生效方式: 再上电生效
单位: -
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

设定值:

- 0: 对应无
- 1: 对应FunIN.49
- 2: 对应FunIN.50
- 4: 对应FunIN.51
- 8: 对应FunIN.52
- 16: 对应FunIN.53
- 32: 对应FunIN.54
- 64: 对应FunIN.55
- 128: 对应FunIN.56
- 256: 对应FunIN.57
- 512: 对应FunIN.58
- 1024: 对应FunIN.59
- 2048: 对应FunIN.60
- 4096: 对应FunIN.61
- 8192: 对应FunIN.62
- 16384: 对应FunIN.63

设定说明

-

H03.51 电流型AI1输入滤波时间常数

通讯地址: 0x0333

最小值: 0.00

最大值: 655.35

默认值: 2.00

设定值:

0.00ms~655.35ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.55 电压型AI2偏置

通讯地址: 0x0337

最小值: -5000

最大值: 5000

默认值: 0

设定值:

-5000mV~5000mV

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: mV

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H03.56 电压型AI2输入滤波时间常数

通讯地址: 0x0338

最小值: 0.00

最大值: 655.35

默认值: 2.00

设定值:

0.00ms~655.35ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.58 电压型AI2死区

通讯地址: 0x033A

最小值: 0.0

最大值: 1000.0

默认值: 10.0

设定值:

0.0mV~1000.0mV

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: mV

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.59 电压型A12零漂

通讯地址: 0x033B

最小值: -500

最大值: 500.0

默认值: 0.0

设定值:

-500mV~500.0mV

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: mV

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H03.60 D11滤波时间

通讯地址: 0x033C

最小值: 0.00

最大值: 500.00

默认值: 3.00

设定值:

0.00ms~500.00ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.61 D12滤波时间

通讯地址: 0x033D

最小值: 0.00

最大值: 500.00

默认值: 3.00

设定值:

0.00ms~500.00ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.62 D13滤波时间

通讯地址: 0x033E

最小值: 0.00

最大值: 500.00

默认值: 3.00

设定值:

0.00ms~500.00ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H03.63 D14滤波时间

通讯地址: 0x033F

生效方式: 实时生效

最小值: 0.00	单位: ms
最大值: 500.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 3.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00ms~500.00ms	
设定说明 -	

H03.64 D15滤波时间	
通讯地址: 0x0340	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: ms
最大值: 500.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 3.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00ms~500.00ms	
设定说明 -	

H03.65 D16滤波时间	
通讯地址: 0x0341	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: ms
最大值: 500.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.50	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00ms~500.00ms	
设定说明 -	

H03.66 D17滤波时间	
通讯地址: 0x0342	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: ms
最大值: 500.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.50	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00ms~500.00ms	
设定说明 -	

H03.67 D18滤波时间	
通讯地址: 0x0343	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: ms
最大值: 500.00	数据类型: 无符号16位

默认值: 0.50
设定值:
0.00ms~500.00ms
设定说明
-

更改方式: 实时更改

H03.80 模拟量10V对应速度值

通讯地址: 0x0350
生效方式: 实时生效
最小值: 0
单位: 1rpm
最大值: 6000
数据类型: 无符号16位
默认值: 3000
更改方式: 停机更改
设定值:
01rpm~60001rpm
设定说明
-

H03.81 模拟量10V对应转矩值

通讯地址: 0x0351
生效方式: 实时生效
最小值: 1.00
单位: 倍
最大值: 8.00
数据类型: 无符号16位
默认值: 1.00
更改方式: 停机更改
设定值:
1.00倍~8.00倍
设定说明
-

4.5 H04 端子输出参数

H04.00 DO1端子功能选择

通讯地址: 0x0400
生效方式: 实时生效
最小值: 0
单位: -
最大值: 65535
数据类型: 无符号16位
默认值: 1
更改方式: 实时更改
设定值:

- 0: 无定义
- 1: 伺服准备好
- 2: 电机旋转信号
- 3: 零速信号
- 4: 速度一致信号
- 5: 定位完成
- 6: 定位接近
- 7: 转矩受限信号
- 8: 速度受限信号
- 9: 抱闸
- 10: 警告
- 11: 故障
- 16: 原点回零完成
- 18: 转矩到达信号
- 19: 速度到达信号
- 21: 使能完成
- 25: 比较输出DO
- 30: 警告或故障输出
- 32: EDM输出

设定说明

设置硬件DO1端子对应的DO功能。

相同DO功能可分配到不同的DO端子。

参数值设定请参考下表。

H04.01 DO1端子逻辑选择

通讯地址: 0x0401

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 常开

1: 闭合

设定说明

设置DO1选择的DO功能有效时, 硬件DO1端子的输出电平逻辑。

DO1~DO3属于普通DO, 输出信号宽度最小为1ms。

上位机应正确设计, 确保接收到有效的DO端子逻辑变化。

接收DO端子逻辑变化前, 应首先确认(DIDO强制输入输出使能开关), 确认DO端子输出电平由伺服驱动器实际状态决定还是由强制DO决定。

H04.02 DO2端子功能选择

通讯地址: 0x0402

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535
 默认值: 11
设定值:
 同参数H04.00。
设定说明
 -

数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H04.03 DO2端子逻辑选择

通讯地址: 0x0403
 最小值: 0
 最大值: 1
 默认值: 0
设定值:
 0: 常开
 1: 闭合
设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H04.04 DO3端子功能选择

通讯地址: 0x0404
 最小值: 0
 最大值: 65535
 默认值: 9
设定值:
 同参数H04.00。
设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H04.05 DO3端子逻辑选择

通讯地址: 0x0405
 最小值: 0
 最大值: 1
 默认值: 0
设定值:
 0: 常开
 1: 闭合
设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H04.06 DO4端子功能选择

通讯地址: 0x0406
 最小值: 0

生效方式: 实时生效
 单位: -

最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	11	更改方式:	实时更改
设定值:			
同参数H04.00			
设定说明			
-			

H04.07 DO4端子逻辑选择

通讯地址:	0x0407	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	1	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
0: 常开			
1: 闭合			
设定说明			
-			

H04.08 DO5端子功能选择

通讯地址:	0x0408	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	16	更改方式:	实时更改
设定值:			
同参数H04.00			
设定说明			
-			

H04.09 DO5端子逻辑选择

通讯地址:	0x0409	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	1	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
0: 常开			
1: 闭合			
设定说明			
-			

H04.22 DO来源选择

通讯地址:	0x0416	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-

最大值: 31

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

bit	名称	功能描述
0	DO1	0: DO1功能输出
		1: 通讯给定H31.04的bit0
1	DO2	0: DO2功能输出
		1: 通信给定H31.04的bit1
2	DO3	0: DO3功能输出
		1: 通信给定H31.04的bit2
3	DO4	0: DO4功能输出
		1: 通信给定H31.04的bit3
4	DO5	0: DO5功能输出
		1: 通信给定H31.04的bit4

设定说明

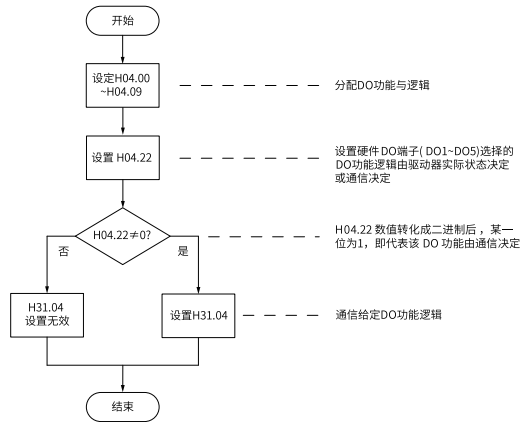
设置硬件DO端子选择的DO功能逻辑是由驱动器实际状态决定还是通信设定。

H04.22在面板上显示为十进制，转化成二进制后：H04.22的bit(n)=0表示DO(n+1)功能逻辑由驱动器实际状态决定；H04.22的bit(n)=1表示DO(n+1)功能逻辑由通信决定(通信对应功能码H31.04)。

设定值(十进制)	设定值(二进制)					DO逻辑	
	bit4 DO5	bit3 DO4	bit2 DO3	bit1 DO2	bit0 DO1	驱动器状态决定	通讯(H31.04)设定
0	0	0	0	0	0	DO1~DO5	无
1	0	0	0	0	1	DO2~DO5	DO1
...
31	1	1	1	1	1	无	DO1~DO5

H04.22的参数值请勿设定为上表以外的值。

H31.04在面板上不可见，仅可通过通信更改，H31.04的bit(n)=1表示DO(n+1)功能逻辑有效，bit(n)=0表示DO(n+1)功能逻辑无效。



H04.50 AO1信号选择

通讯地址: 0x0432

最小值: 0

最大值: 10

默认值: 0

设定值:

- 0: 电机转速 (1V/1000rpm)
- 1: 速度指令 (1V/1000rpm)
- 2: 转矩指令 (1V/100倍额定转矩)
- 3: 位置偏差 (0.5mV/1指令单位)
- 4: 位置偏差 (0.5mV/1编码器单位)
- 5: 位置指令速度 (1V/1000 rpm)
- 6: 定位完成
- 9: AI2电压
- 10: 由参数H31.05设定

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H04.51 AO1偏置量电压

通讯地址: 0x0433

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 5000

设定值:

-10000mV~10000mV

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: mV

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H04.52 AO1倍率

通讯地址: 0x0434

最小值: -99.99

最大值: 99.99

默认值: 1.00

设定值:

-99.99~99.99

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

4.6 H05 位置控制参数

H05.00 主位置指令来源

通讯地址: 0x0500

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 脉冲指令

1: 步进量

2: 多段位置指令

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.01 位置脉冲指令输入端子选择

通讯地址: 0x0501

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 低速

1: 高速

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H05.02 电机每旋转1圈的位置指令数

通讯地址: 0x0502

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 0

设定值:

0P/Rev~4294967295P/Rev

生效方式: 再上电生效

单位: P/Rev

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

设定说明

-

H05.04 一阶低通滤波时间常数

通讯地址: 0x0504

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0ms~6553.5ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H05.05 步进量

通讯地址: 0x0505

最小值: -9999

最大值: 9999

默认值: 50

设定值:

-9999指令单位~9999指令单位

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 指令单位

数据类型: 有符号16位

更改方式: 停机更改

H05.06 平均值滤波时间常数1

通讯地址: 0x0506

最小值: 0.0

最大值: 128.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0ms~128.0ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H05.07 电子齿数比1 (分子)

通讯地址: 0x0507

最小值: 1

最大值: 1073741824

默认值: 8388608

设定值:

1~1073741824

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H05.09 电子齿数比1 (分母)

通讯地址: 0x0509
 最小值: 1
 最大值: 1073741824
 默认值: 10000

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 1~1073741824

设定说明

-

H05.11 电子齿数比2 (分子)

通讯地址: 0x050B
 最小值: 1
 最大值: 1073741824
 默认值: 8388608

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 1~1073741824

设定说明

-

H05.13 电子齿数比2 (分母)

通讯地址: 0x050D
 最小值: 1
 最大值: 1073741824
 默认值: 10000

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 1~1073741824

设定说明

-

H05.15 脉冲指令形态

通讯地址: 0x050F
 最小值: 0
 最大值: 3
 默认值: 0

生效方式: 再上电生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 停机更改

设定值:

- 0: 方向+脉冲, 正逻辑
- 1: 方向+脉冲, 负逻辑
- 2: A相+B相正交脉冲, 4倍频
- 3: CW+CCW

设定说明

-

H05.16 清除动作选择

通讯地址: 0x0510	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 2	数据类型:	无符号16位
默认值: 0	更改方式:	停机更改

设定值:

0: 伺服OFF及非运行状态时, 清除位置偏差

1: 伺服OFF或发生故障时, 清除位置偏差

2: 伺服OFF或DI35号功能有效时, 清除位置偏差

设定说明

-

H05.17 编码器分频脉冲数

通讯地址: 0x0511	生效方式:	再上电生效
最小值: 35	单位:	P/Rev
最大值: 4194303	数据类型:	无符号32位
默认值: 2500	更改方式:	停机更改

设定值:

35P/Rev~4194303P/Rev

设定说明

-

H05.19 速度前馈控制选择

通讯地址: 0x0513	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 3	数据类型:	无符号16位
默认值: 1	更改方式:	停机更改

设定值:

0: 无速度前馈

1: 内部速度前馈

2: PLC速度前馈

设定说明

设置速度环前馈信号的来源。

位置控制模式下, 采用速度前馈控制可提高位置指令响应速度。

速度前馈控制的参数包括(速度前馈滤波时间常数)和(速度前馈增益), 参数设置请参考“前馈增益”。

H05.20 定位完成输出条件

通讯地址: 0x0514	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 10	数据类型:	无符号16位
默认值: 0	更改方式:	实时更改

设定值:

- 0: 位置偏差绝对值小于H05.21时输出
- 1: 位置偏差绝对值小于H05.21, 且滤波后的位置指令为0时输出
- 2: 位置偏差绝对值小于H05.21, 且滤波前的位置指令为0时输出
- 3: 位置偏差绝对值小于H05.21, 至少保持H05.60设置的时间有效, 且滤波前位置指令为0时输出
- 4: 位置偏差绝对值小于阈值, 保持窗口时间有效, 且位置指令滤波后为0时输出
- 5: 位置偏差绝对值小于阈值, 零速信号有效, 且位置指令为0时输出
- 6: 位置偏差绝对值小于阈值, 零速信号有效, 且位置指令滤波后为0时输出
- 7: 从位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令为0且位置偏差小于阈值时输出
- 8: 从滤波后位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0且位置偏差小于阈值时输出
- 9: 从位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0或位置偏差小于阈值时输出
- 10: 从滤波后位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0或位置偏差小于阈值时输出

设定说明

-

H05.21 定位完成阈值

通讯地址: 0x0515
 最小值: 1
 最大值: 65535
 默认值: 7

生效方式: 实时生效
 单位: 编码器单位
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

设定值:

1编码器单位~65535编码器单位

设定说明

-

H05.22 定位接近阈值

通讯地址: 0x0516
 最小值: 1
 最大值: 65535
 默认值: 65535

生效方式: 实时生效
 单位: 编码器单位
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

设定值:

1编码器单位~65535编码器单位

设定说明

-

H05.24 中断定长位移

通讯地址: 0x0518

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: 指令单位
最大值: 1073741824	数据类型: 无符号32位
默认值: 10000	更改方式: 实时更改

设定值:

0指令单位~1073741824指令单位

设定说明

-

H05.26 中断定长恒速运行速度

通讯地址: 0x051A

最小值: 0

最大值: 6000

默认值: 200

设定值:

0rpm~6000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.27 中断定长加减速时间

通讯地址: 0x051B

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 10

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.29 定长锁定解除信号使能

通讯地址: 0x051D

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 1

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.32 高速搜索原点开关信号的速度

通讯地址: 0x0520

最小值: 0

生效方式: 实时生效

单位: rpm

最大值: 3000	数据类型: 无符号16位
默认值: 100	更改方式: 实时更改
设定值:	
0rpm~3000rpm	
设定说明	
-	

H05.33 低速搜索原点开关信号的速度

通讯地址: 0x0521	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: rpm
最大值: 1000	数据类型: 无符号16位
默认值: 10	更改方式: 实时更改
设定值:	
0rpm~1000rpm	
设定说明	
-	

H05.34 搜索原点时的加减速时间

通讯地址: 0x0522	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 1000	数据类型: 无符号16位
默认值: 1000	更改方式: 实时更改
设定值:	
0ms~1000ms	
设定说明	
-	

H05.35 限定查找原点的时间

通讯地址: 0x0523	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 10000	更改方式: 实时更改
设定值:	
0ms~65535ms	
设定说明	
-	

H05.36 机械原点偏移量

通讯地址: 0x0524	生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648	单位: 指令单位
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

-2147483648指令单位~2147483647指令单位

设定说明

-

H05.38 分频输出来源选择

通讯地址: 0x0526

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 2

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 编码器分频输出

1: 脉冲指令同步输出

2: 禁止分频输出

3: 第二编码器分频输出

设定说明

-

H05.39 电子齿轮比切换条件

通讯地址: 0x0527

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 位置指令为0且持续2.5ms后切换

1: 实时切换

设定说明

-

H05.40 机械原点偏移量及超限处理方式

通讯地址: 0x0528

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 3

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后坐标, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点

1: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后相对偏移量, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点

2: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后坐标, 遇到限位自动反向找零

3: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后相对偏移量, 遇到限位自动反向找零

设定说明

-

H05.41 Z脉冲输出极性选择设置

通讯地址: 0x0529

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 1

更改方式: 停机更改

设定值:

bit0: 分频Z输出极性

0: 正极性输出 (Z脉冲有效时为高电平)

1: 负极性输出 (Z脉冲有效时为低电平)

bit1: OCZ输出极性

0: 正极性输出 (Z脉冲有效时为高电平)

1: 负极性输出 (Z脉冲有效时为低电平)

bit2: 内环探针Z信号来源

0: 电机Z信号

1: 分频输出Z信号

设定说明

-

H05.43 位置脉冲边沿选择

通讯地址: 0x052B

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 上升沿有效

1: 下降沿有效

设定说明

-

H05.44 分频输出减速比分子

通讯地址: 0x052C

生效方式: 实时生效

最小值: 1

单位: -

最大值: 16383

数据类型: 无符号16位

默认值: 1

更改方式: 停机更改

设定值:

1~16383

设定说明

-

H05.45 分频输出减速比分母

通讯地址: 0x052D

最小值: 1

最大值: 8191

默认值: 1

设定值:

1~8191

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H05.46 多圈分频Z起始点DI选择

通讯地址: 0x052E

最小值: 0

最大值: 8

默认值: 0

设定值:

0: 无选择

1: 选择DI1

2: 选择DI2

3: 选择DI3

4: 选择DI4

5: 选择DI5

6: 选择DI6

7: 选择DI7

8: 选择DI8

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.47 分频Z脉宽设定

通讯地址: 0x052F

最小值: 0

最大值: 400

默认值: 0

设定值:

0us~400us

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: us

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.50 绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分子)

通讯地址: 0x0532

最小值: 1

最大值: 65535

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

默认值: 1
 更改方式: 停机更改
设定值:
 1~65535
设定说明
 -

H05.51 绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分母)

通讯地址: 0x0533
 生效方式: 再上电生效
 最小值: 1
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 1
 更改方式: 停机更改
设定值:
 1~65535
设定说明
 -

H05.52 绝对位置旋转模式负载旋转1圈脉冲数 (低32位)

通讯地址: 0x0534
 生效方式: 再上电生效
 最小值: 0
 单位: 编码器单位
 最大值: 2147483647
 数据类型: 无符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0编码器单位~2147483647编码器单位
设定说明
 -

H05.54 绝对位置旋转模式负载旋转1圈脉冲数 (高32位)

通讯地址: 0x0536
 生效方式: 再上电生效
 最小值: 0
 单位: 编码器单位
 最大值: 2147483647
 数据类型: 无符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0编码器单位~2147483647编码器单位
设定说明
 -

H05.56 机械触停回零速度判断值

通讯地址: 0x0538
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: rpm
 最大值: 1000
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 2
 更改方式: 实时更改
设定值:

0rpm~1000rpm

设定说明

-

H05.58 机械触停回零转矩判断值

通讯地址: 0x053A

最小值: 0.0

最大值: 300.0

默认值: 100.0

设定值:

0.0%~300.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.59 定位窗口时间

通讯地址: 0x053B

最小值: 0

最大值: 30000

默认值: 0

设定值:

0ms~30000ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.60 定位完成保持时间

通讯地址: 0x053C

最小值: 0

最大值: 30000

默认值: 0

设定值:

0ms~30000ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H05.66 回零时间单位选择

通讯地址: 0x0542

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 2

设定值:

0: 1ms

1: 10ms

2: 100ms

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

设定说明

-

H05.67 零点和单圈绝对位置的偏置

通讯地址: 0x0543	生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648	单位: 1编码器单位
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

-2147483648编码器单位~2147483647编码器单位

设定说明

-

H05.69 回零辅助功能

通讯地址: 0x0545	生效方式: 再上电生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 2	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

0: 禁用

1: 记录偏置位置

2: 清除偏置位置

设定说明

-

H05.70 平均值滤波时间常数2

通讯地址: 0x0546	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: ms
最大值: 1000.0	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.0	更改方式: 停机更改

设定值:

0.0ms~1000.0ms

设定说明

-

H05.71 电机Z信号宽度

通讯地址: 0x0547	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 100	数据类型: 无符号16位
默认值: 4	更改方式: 实时更改

设定值:

0ms~100ms

设定说明

-

H05.72 全闭环定位完成窗口选择

通讯地址: 0x0548

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 0-内外环统一使用内环单位

1: 1-内环使用内环单位, 外环使用外环单位

设定说明

-

H05.80 旋转模式指令运行模式

通讯地址: 0x0550

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 4

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0~4

设定说明

-

4.7 H06 速度控制参数**H06.00 主速度指令A来源**

通讯地址: 0x0600

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 2

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 数字给定 (H06.03)

设定说明

-

H06.01 辅助速度指令B来源

通讯地址: 0x0601

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 5

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 数字给定 (H06.03)

5: 多段速度指令

设定说明

-

H06.02 速度指令选择

通讯地址: 0x0602

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 主速度指令A来源

1: 辅助速度指令B来源

2: A+B

3: A/B切换

4: 通讯给定

设定说明

-

H06.03 速度指令键盘设定值

通讯地址: 0x0603

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 200

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

H06.04 DI速度指令

通讯地址: 0x0604

最小值: 0

最大值: 10000

默认值: 150

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

H06.05 速度指令加速斜坡时间

通讯地址: 0x0605

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: ms
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

本地速度模式，速度指令加速斜坡时间。

H06.06 速度指令减速斜坡时间

通讯地址: 0x0606

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: ms

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

本地速度模式，速度指令减速斜坡时间。

H06.07 最大转速限制值

通讯地址: 0x0607

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: rpm

最大值: 10000

数据类型: 无符号16位

默认值: 7000

更改方式: 实时更改

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

H06.08 正向速度限制

通讯地址: 0x0608

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: rpm

最大值: 10000

数据类型: 无符号16位

默认值: 7000

更改方式: 实时更改

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

H06.09 反向速度限制

通讯地址: 0x0609

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: rpm

最大值: 10000

数据类型: 无符号16位

默认值: 7000
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0rpm~10000rpm
设定说明
 -

H06.10 急停减速度的单位

通讯地址: 0x060A
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0: 1倍
 1: 10倍
 2: 100倍
设定说明

默认为1倍, 当设定斜坡停机为最大值, 斜坡时间仍超过客户预期值, 可通过此参数进一步放大, 从而减小停机时间。

H06.11 转矩前馈控制选择

通讯地址: 0x060B
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 1
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 1
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0: 无转矩前馈
 1: 内部转矩前馈
设定说明

设置非转矩控制模式下, 是否使能内部转矩前馈功能。
 使用转矩前馈功能, 可以提高转矩指令响应速度, 减小固定加减速时的位置偏差。
 转矩前馈功能参数包括转矩前馈增益和转矩前馈滤波时间常数, 请参考“前馈增益”进行设定。
 非转矩控制模式下, 转矩前馈控制框图如下图所示:

H06.12 点动速度加速斜坡时间

通讯地址: 0x060C
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: ms
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 10
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0ms~65535ms

设定说明

面板H0d.11或者后台速度JOG，加减速时间设定值。

H06.13 速度前馈平滑滤波

通讯地址: 0x060D

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0us~65535us

设定说明

设置速度前馈平滑滤波时间常数。

生效方式: 实时生效

单位: us

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.15 零位固定转速阈值

通讯地址: 0x060F

最小值: 0

最大值: 10000

默认值: 10

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.16 电机旋转状态阈值

通讯地址: 0x0610

最小值: 0

最大值: 1000

默认值: 20

设定值:

0rpm~1000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.17 速度一致信号阈值

通讯地址: 0x0611

最小值: 0

最大值: 100

默认值: 10

设定值:

0rpm~100rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.18 速度到达信号阈值

通讯地址: 0x0612

最小值: 20

最大值: 10000

默认值: 1000

设定值:

20rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.19 零速输出信号阈值

通讯地址: 0x0613

最小值: 1

最大值: 10000

默认值: 10

设定值:

1rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H06.36 斜坡1/PN斜坡停机减速时间

通讯地址: 0x0624

最小值: 0

最大值: 32

默认值: 0

设定值:

0ms~32ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H06.40 斜坡1/PN斜坡停机减速时间

通讯地址: 0x0628

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H06.41 斜坡2/PN快速停机减速时间

通讯地址: 0x0629

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: ms
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改
设定值: 0ms~65535ms	
设定说明 -	

H06.50 速度S曲线使能开关

通讯地址: 0x0632	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改
设定值: 0~1	
设定说明 -	

H06.51 速度S曲线加速段加加速

通讯地址: 0x0633	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: %
最大值: 100.0	数据类型: 无符号16位
默认值: 50.0	更改方式: 停机更改
设定值: 0.0%~100.0%	
设定说明 -	

H06.52 速度S曲线加速段减加速

通讯地址: 0x0634	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: %
最大值: 100.0	数据类型: 无符号16位
默认值: 50.0	更改方式: 停机更改
设定值: 0.0%~100.0%	
设定说明 -	

H06.53 速度S曲线减速段加加速

通讯地址: 0x0635	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: %
最大值: 100.0	数据类型: 无符号16位

默认值: 50.0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0.0%~100.0%
设定说明
 -

H06.54 速度S曲线减速段减加速

通讯地址: 0x0636
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: %
 最大值: 100.0
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 50.0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0.0%~100.0%
设定说明
 -

4.8 H07 转矩控制参数

H07.00 主转矩指令A来源

通讯地址: 0x0700
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0: 转矩指令键盘设定值(H7.03)给定
设定说明
 -

H07.01 辅助转矩指令B来源

通讯地址: 0x0701
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 停机更改
设定值:
 0: 转矩指令键盘设定值(H7.03)给定
设定说明
 -

H07.02 转矩指令选择

通讯地址: 0x0702
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -

最大值:	4	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	停机更改
设定值:			
0: 主转矩指令A来源			
1: 辅助转矩指令B来源			
2: A+B来源			
3: A/B切换			
4: 通讯给定			
设定说明			
-			

H07.03 转矩指令键盘设定值

通讯地址:	0x0703	生效方式:	实时生效
最小值:	-400	单位:	%
最大值:	400.0	数据类型:	有符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	实时更改
设定值:			
-400.0%~400.0%			
设定说明			
-			

H07.05 转矩指令滤波时间常数1

通讯地址:	0x0705	生效方式:	实时生效
最小值:	0.00	单位:	ms
最大值:	30.00	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.50	更改方式:	实时更改
设定值:			
0.00ms~30.00ms			
设定说明			
-			

H07.06 转矩指令滤波时间常数2

通讯地址:	0x0706	生效方式:	实时生效
最小值:	0.00	单位:	ms
最大值:	30.00	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.27	更改方式:	实时更改
设定值:			
0.00ms~30.00ms			
设定说明			
设置转矩指令滤波时间常数。			

通过对转矩指令进行低通滤波处理,可使得转矩指令更加平滑,减少振动。
若滤波时间常数设定值过大,将降低响应性,请边确认响应性边进行设定。

H07.07 转矩限制来源

通讯地址: 0x0707

最小值: 0

最大值: 5

默认值: 0

设定值:

0: 正反内部转矩限制

1: 正反外部转矩限制

5: PN转矩限制

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.09 正转内部转矩限制

通讯地址: 0x0709

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 350.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.10 反转内部转矩限制

通讯地址: 0x070A

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 350.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.11 正外部转矩限制

通讯地址: 0x070B

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 350.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.12 负外部转矩限制

通讯地址: 0x070C

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 350.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.15 急停转矩

通讯地址: 0x070F

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 100.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.17 速度限制来源选择

通讯地址: 0x0711

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 内部速度限制

2: DI选择H07.19/H07.20速度限制

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.19 转矩控制时正向速度或速度1限制值

通讯地址: 0x0713

最小值: 0

最大值: 10000

默认值: 3000

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.20 转矩控制时反向速度或速度2限制值

通讯地址: 0x0714

最小值: 0

最大值: 10000

默认值: 3000

设定值:

0rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.21 转矩到达基准值

通讯地址: 0x0715

最小值: 0.0

最大值: 300.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0%~300.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.22 转矩到达有效值

通讯地址: 0x0716

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 20.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.23 转矩到达无效值

通讯地址: 0x0717

最小值: 0.0

最大值: 400.0

默认值: 10.0

设定值:

0.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.24 弱磁深度

通讯地址: 0x0718

生效方式: 实时生效

最小值:	60	单位:	%
最大值:	115	数据类型:	无符号16位
默认值:	115	更改方式:	实时更改

设定值:
60%~115%

设定说明

一般不用调整,减小弱磁深度可以适当提高弱磁区动态性能并减小电流纹波,但是会导致伺服驱动器负载率上升。

H07.25 最大允许退磁电流

通讯地址:	0x0719	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	%
最大值:	200	数据类型:	无符号16位
默认值:	100	更改方式:	实时更改

设定值:
0%~200%

设定说明

一般不用调整,增大最大允许去磁电流可以扩展电机速度运行区间,但是需要考虑电机承受能力,如需要增大该参数设定值,先跟厂家确认。

H07.26 弱磁使能

通讯地址:	0x071A	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	1	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	停机更改

设定值:
0: 不使能
1: 使能

设定说明

默认0-不使能弱磁,改为1则开启弱磁功能。

H07.27 弱磁增益

通讯地址:	0x071B	生效方式:	实时生效
最小值:	0.001	单位:	Hz
最大值:	1.000	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.030	更改方式:	实时更改

设定值:
0.001Hz~1.000Hz

设定说明

-

H07.28 弱磁点速度

通讯地址: 0x071C

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H07.36 低通滤波器2时间常数

通讯地址: 0x0724

最小值: 0.00

最大值: 10.00

默认值: 0.00

设定值:

0.00ms~10.00ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.37 转矩指令滤波器选择

通讯地址: 0x0725

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 一阶滤波器

1: 双二阶滤波器

设定说明

0: 一阶滤波器

1: 双二阶滤波器

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H07.38 双二阶滤波器衰减比例

通讯地址: 0x0726

最小值: 0

最大值: 50

默认值: 16

设定值:

0~50

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H07.40 转矩模式下速度受限窗口

通讯地址: 0x0728

最小值: 0.0

最大值: 30.0

默认值: 1.0

设定值:

0.0ms~30.0ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.9 H08 增益类参数**H08.00 速度环增益**

通讯地址: 0x0800

最小值: 0.1

最大值: 2000.0

默认值: 40.0

设定值:

0.1Hz~2000.0Hz

设定说明

设置速度环的比例增益。

此参数决定速度环的响应，越大则速度环响应越快，但是设置的太大可能引起振动，需要注意。位置模式下，若要加大位置环增益，需同时加大速度环增益。

生效方式: 实时生效

单位: Hz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.01 速度环积分时间常数

通讯地址: 0x0801

最小值: 0.15

最大值: 512.00

默认值: 19.89

设定值:

0.15ms~512.00ms

设定说明

设置速度环的积分时间常数。

设置的值越小，积分效果越强，停止时的偏差值更快接近于0。

注意：设为512.00时，无积分效果。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.02 位置环增益

通讯地址: 0x0802

最小值: 0.1

最大值: 2000.0

默认值: 64.0

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: Hz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

0.1Hz~2000.0Hz

设定说明

设置位置环的比例增益。

此参数决定位置环的响应性，设置较大的位置环增益，可以缩短定位时间。

但设置过大可能引起振动，需要注意。(转矩指令滤波时间常数)称为第一增益。

H08.03 第二速度环增益

通讯地址: 0x0803

生效方式: 实时生效

最小值: 0.1

单位: Hz

最大值: 2000.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 75.0

更改方式: 实时更改

设定值:

0.1Hz~2000.0Hz

设定说明

-

H08.04 第二速度环积分时间常数

通讯地址: 0x0804

生效方式: 实时生效

最小值: 0.15

单位: ms

最大值: 512.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 10.61

更改方式: 实时更改

设定值:

0.15ms~512.00ms

设定说明

-

H08.05 第二位置环增益

通讯地址: 0x0805

生效方式: 实时生效

最小值: 0.1

单位: Hz

最大值: 2000.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 120.0

更改方式: 实时更改

设定值:

0.1Hz~2000.0Hz

设定说明

设置位置环、速度环的第二增益。

(第二转矩指令滤波时间常数)称为第二增益。

增益切换的相关内容请参考“增益切换”。

H08.08 第二增益模式设置

通讯地址: 0x0808

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

设定值	增益切换条件	备注
5	速度指令高低速阈值	在上次第一增益时，速度指令的绝对值超过（等级-时滞）[rpm]时，开始切换到第二增益，增益逐渐变化，在速度指令的绝对值达到（等级+时滞）[rpm]时，增益完全变为第二增益。 在上次第二增益时，速度指令的绝对值低于（等级+时滞）[rpm]时，开始返回到第一增益，增益逐渐变化，在速度指令的绝对值达到（等级-时滞）[rpm]时，增益完全返回到第一增益。
6	位置偏差大	仅在位置控制模式、全闭环功能时有效： 在上次第一增益时，位置偏差的绝对值超过（等级+时滞）[编码器单位]时，切换到第二增益。 在上次第二增益时，位置偏差的绝对值低于（等级-时滞）[编码器单位]的状态在延迟时间（H08.10）的期间内持续时，返回到第一增益。 位置控制模式、全闭环功能之外，固定为第一增益。
7	有位置指令	仅在位置控制模式、全闭环功能时有效： 在上次第一增益时，如果位置指令不为0，切换到第二增益。 在上次第二增益时，如果位置指令为0的状态在延迟时间（H08.10）的期间内持续时，返回到第一增益。 位置控制模式、全闭环功能之外，固定为第一增益。
8	定位未完成	仅在位置控制模式、全闭环功能时有效： 在上次第一增益时，如果定位未完成，切换到第二增益。 在上次第二增益时，如果定位未完成状态在延迟时间（H08.10）的期间内持续时，返回到第一增益。 位置控制模式、全闭环功能之外，固定为第一增益。
9	实际速度	仅在位置控制模式、全闭环功能时有效： 在上次第一增益时，实际速度的绝对值超过（等级+时滞）[rpm]时，切换到第二增益。 在上次第二增益中，实际速度的绝对值不到（等级）[rpm]的状态在延迟时间（H08.10）的期间内持续时，返回到第一增益。 位置控制模式、全闭环功能之外，固定为第一增益。
10	有位置指令+实际速度	仅在位置控制模式、全闭环功能时有效： 在上次第一增益时，如果位置指令不为0，切换到第二增益。 在上次第二增益时，位置指令为0的状态在延迟时间（H08.10）的期间内持续，为第二增益；当位置指令为0且H08.10时间到，若实际速度的绝对值不到（等级）[rpm]时，速度积分时间常数固定在H08.04（第二速度环积分时间常数），其它返回到第一增益；若实际速度的绝对值不到（等级-时滞）[rpm]时，速度积分也返回到H08.01（速度环积分时间常数）。 位置控制模式、全闭环功能之外，固定为第一增益。

H08.10 增益切换延迟时间

通讯地址: 0x080A

最小值: 0.0

最大值: 1000.0

默认值: 5.0

设定值:

0.0ms~1000.0ms

设定说明

设置从第二增益返回到第一增益时，切换条件满足需要持续的时间。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.11 增益切换等级

通讯地址: 0x080B

最小值: 0

最大值: 20000

默认值: 50

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

0~20000

设定说明

设置满足增益切换条件的等级。

实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响，具体影响方式见的说明。

根据增益切换条件的不同，切换等级的单位会随之变化。

H08.12 增益切换时滞

通讯地址: 0x080C

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 20000

数据类型: 无符号16位

默认值: 30

更改方式: 实时更改

设定值:

0~20000

设定说明

设置满足增益切换条件的时滞。

实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响。

根据增益切换条件的不同，切换时滞的单位会随之变化。

H08.13 位置增益切换时间

通讯地址: 0x080D

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0

单位: ms

最大值: 1000.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 3.0

更改方式: 实时更改

设定值:

0.0ms~1000.0ms

设定说明

位置控制模式时，若(第二位置环增益)远大于(位置环增益)，请设置切换动作产生后从切换到的时间。

使用此参数可以减小位置环增益变大带来的冲击。

H08.15 负载转动惯量比

通讯地址: 0x080F

生效方式: 实时生效

最小值: 0.00

单位: -

最大值: 120.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 1.00

更改方式: 实时更改

设定值:

0.00~120.00

设定说明

设置相对于电机自身转动惯量的机械负载惯量比。

使用惯量辨识功能(包括离线和在线)，伺服驱动器可自动计算并更新使用在线惯量辨识模式时，伺服驱动器自动设置此参数，不可手动设置，关闭在线惯量辨识模式则可以手动设定。

H08.17 零相位延时时间

通讯地址: 0x0811

最小值: 0.0

最大值: 4.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0ms~4.0ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.18 速度前馈滤波时间常数

通讯地址: 0x0812

最小值: 0.00

最大值: 64.00

默认值: 0.50

设定值:

0.00ms~64.00ms

设定说明

设置针对速度前馈的滤波时间常数。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.19 速度前馈增益

通讯地址: 0x0813

最小值: 0.0

最大值: 100.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0%~100.0%

设定说明

增大此参数, 可以提高位置指令响应, 减小固定速度时的位置偏差。

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.20 转矩前馈滤波时间常数

通讯地址: 0x0814

最小值: 0.00

最大值: 64.00

默认值: 0.50

设定值:

0.00ms~64.00ms

设定说明

设置针对转矩前馈的滤波时间常数。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.21 转矩前馈增益

通讯地址: 0x0815

生效方式: 实时生效

最小值:	0.0	单位:	%
最大值:	300.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	实时更改

设定值:

0.0%~300.0%

设定说明

增大此参数，可提高对变化的速度指令的响应性。

增大此参数，可以提高位置指令响应，减小固定速度时的位置偏差。

H08.22 速度反馈滤波选项

通讯地址:	0x0816	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	4	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	停机更改

设定值:

- 0: 禁止速度反馈平均滤波
- 1: 速度反馈2次平均滤波
- 2: 速度反馈4次平均滤波
- 3: 速度反馈8次平均滤波
- 4: 速度反馈16次平均滤波

设定说明

设置对速度反馈进行平均值滤波的次数。

滤波次数越大，速度反馈波动越小，但反馈延迟也越大，应注意。

H08.23 速度反馈低通滤波截止频率

通讯地址:	0x0817	生效方式:	实时生效
最小值:	100	单位:	Hz
最大值:	8000	数据类型:	无符号16位
默认值:	8000	更改方式:	实时更改

设定值:

100Hz~8000Hz

设定说明

设置对速度反馈进行一阶低通滤波的截止频率。

H08.24 伪微分前馈控制系数

通讯地址:	0x0818	生效方式:	实时生效
最小值:	0.0	单位:	%
最大值:	200.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	100.0	更改方式:	实时更改

设定值:

0.0%~200.0%

设定说明

设置速度环控制方式。

当此系数设置为200.0时，速度环采用PI控制(速度环默认控制方式)，动态响应快。当设为0.0时，速度环积分作用明显，可滤除低频干扰，但动态响应较慢。

H08.27 速度观测器截止频率

通讯地址: 0x081B

最小值: 50

最大值: 600

默认值: 170

设定值:

50Hz~600Hz

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: Hz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.28 速度观测器惯量修正系数

通讯地址: 0x081C

最小值: 1

最大值: 1600

默认值: 100

设定值:

1%~1600%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.29 速度观测器滤波时间

通讯地址: 0x081D

最小值: 0.00

最大值: 10.00

默认值: 0.80

设定值:

0.00ms~10.00ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.31 扰动截止频率

通讯地址: 0x081F

最小值: 10

最大值: 4000

默认值: 600

设定值:

10Hz~4000Hz

生效方式: 实时生效

单位: Hz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H08.32 扰动补偿增益

通讯地址: 0x0820

最小值: 0

最大值: 100

默认值: 0

设定值:

0%~100%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.33 扰动观测器惯量修正系数

通讯地址: 0x0821

最小值: 0

最大值: 1600

默认值: 100

设定值:

0%~1600%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.37 中频抑制2调相

通讯地址: 0x0825

最小值: -90

最大值: 90

默认值: 0

设定值:

-90°~90°

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: °

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H08.38 中频抑制2频率

通讯地址: 0x0826

最小值: 0

最大值: 1000

默认值: 0

设定值:

0Hz~1000Hz

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: Hz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.39 中频抑制2补偿增益

通讯地址: 0x0827

最小值: 0

最大值: 300

默认值: 0

设定值:

0%~300%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.40 速度观测器使能

通讯地址: 0x0828

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.42 模型控制使能

通讯地址: 0x082A

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 不使能

1: 使能

2: 双惯量模型

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.43 模型增益

通讯地址: 0x082B

最小值: 0.1

最大值: 2000.0

默认值: 40.0

设定值:

0.1~2000.0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- H08.46 前馈值**
通讯地址: 0x082E 生效方式: 实时生效
最小值: 0.0 单位: -
最大值: 102.4 数据类型: 无符号16位
默认值: 95.0 更改方式: 实时更改
设定值:
0.0~102.4
设定说明
-
- H08.53 中低频抑制制动频率3**
通讯地址: 0x0835 生效方式: 实时生效
最小值: 0.0 单位: Hz
最大值: 300.0 数据类型: 无符号16位
默认值: 0.0 更改方式: 实时更改
设定值:
0.0Hz~300.0Hz
设定说明
-
- H08.54 中低频抖动抑制补偿3**
通讯地址: 0x0836 生效方式: 实时生效
最小值: 0 单位: %
最大值: 200 数据类型: 无符号16位
默认值: 0 更改方式: 实时更改
设定值:
0%~200%
设定说明
-
- H08.56 中低频抖动抑制调相3**
通讯地址: 0x0838 生效方式: 实时生效
最小值: 0 单位: %
最大值: 600 数据类型: 无符号16位
默认值: 100 更改方式: 实时更改
设定值:
0%~600%
设定说明
-
- H08.59 中低频抖动抑制频率4**
通讯地址: 0x083B 生效方式: 实时生效

最小值: 0.0	单位: Hz
最大值: 300.0	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.0	更改方式: 实时更改
设定值: 0.0Hz~300.0Hz	
设定说明 -	

H08.60 中低频抖动抑制补偿4

通讯地址: 0x083C	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: %
最大值: 200	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0%~200%	
设定说明 -	

H08.61 中低频抖动抑制调相4

通讯地址: 0x083D	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: %
最大值: 600	数据类型: 无符号16位
默认值: 100	更改方式: 实时更改
设定值: 0%~600%	
设定说明 -	

H08.62 位置环积分时间常数

通讯地址: 0x083E	生效方式: 实时生效
最小值: 0.15	单位: -
最大值: 512.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 512.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.15~512.00	
设定说明 -	

H08.63 第2位置环积分时间常数

通讯地址: 0x083F	生效方式: 实时生效
最小值: 0.15	单位: -
最大值: 512.00	数据类型: 无符号16位

默认值: 512.00

更改方式: 实时更改

设定值:

0.15~512.00

设定说明

-

H08.64 速度观测反馈来源

通讯地址: 0x0840

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

H08.65 零偏差控制使能

通讯地址: 0x0841

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

H08.66 零偏差控制位置均值滤波

通讯地址: 0x0842

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0

单位: ms

最大值: 320.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 5.0

更改方式: 实时更改

设定值:

0.0ms~320.0ms

设定说明

-

H08.68 零偏差控制速度前馈

通讯地址: 0x0844

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0

单位: %

最大值: 100.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 0.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0%~100.0%
设定说明
 -

H08.69 零偏差控制转矩前馈

通讯地址: 0x0845
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: %
 最大值: 100.0
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0%~100.0%
设定说明
 -

H08.81 双惯量模型反共振频率

通讯地址: 0x0851
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: Hz
 最大值: 300.0
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0Hz~300.0Hz
设定说明
 -

H08.82 双惯量模型共振频率

通讯地址: 0x0852
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: Hz
 最大值: 300.0
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0Hz~300.0Hz
设定说明
 -

H08.83 双惯量模型增益

通讯地址: 0x0853
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.1
 单位: Hz
 最大值: 2000.0
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 40.0
 更改方式: 实时更改
设定值:

0.1Hz~2000.0Hz

设定说明

-

H08.84 双惯量模型惯量比

通讯地址: 0x0854

最小值: 0.00

最大值: 120.00

默认值: 1.00

设定值:

0.00~120.00

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.88 双惯量模型速度前馈值

通讯地址: 0x0858

最小值: 0.0

最大值: 100.0

默认值: 100.0

设定值:

0.0~100.0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H08.89 双惯量模型转矩前馈值

通讯地址: 0x0859

最小值: 0.0

最大值: 100.0

默认值: 100.0

设定值:

0.0~100.0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.10 H09 自调整参数**H09.00 自调整模式选择**

通讯地址: 0x0900

最小值: 0

最大值: 6

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

- 0: 参数自调整无效,手动调节增益参数
- 1: 参数自调整模式,用刚性表自动调节增益参数
- 2: 定位模式,用刚性表自动调节增益参数
- 4: 普通模式+惯量自动辨识
- 6: 快速定位模式+惯量自动辨识

设定说明

设置不同的增益调整模式，默认开启易用性模式4。

H09.01 刚性等级选择

通讯地址: 0x0901	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 41	数据类型:	无符号16位
默认值: 15	更改方式:	实时更改

设定值:

0~41

设定说明

设置伺服系统的刚性，刚性等级越高，增益越强，响应也越快，但过强的刚性会引起振动。

0级刚性最弱，41级最强。

H09.02 自适应限波器模式选择

通讯地址: 0x0902	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 4	数据类型:	无符号16位
默认值: 3	更改方式:	实时更改

设定值:

- 0: 自适应滤波器不再更新;
- 1: 一个自适应滤波器有效 (第3组陷波器)
- 2: 两个自适应滤波器有效 (第3组和第4组陷波器)
- 3: 仅测试共振点 在H09.24显示
- 4: 清除自适应陷波器，恢复第3组和第4组陷波器的值到出厂状态

设定说明

设置自适应陷波器的工作模式。

H09.03 在线惯量辨识模式

通讯地址: 0x0903	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 3	数据类型:	无符号16位
默认值: 2	更改方式:	实时更改

设定值:

- 0: 关闭在线辨识
- 1: 开启在线辨识, 缓慢变化
- 2: 开启在线辨识, 一般变化
- 3: 开启在线辨识, 快速变化

设定说明

设置离线惯量辨识的模式, 离线惯量辨识操作请参考“惯量辨识”

H09.05 离线惯量辨识模式

通讯地址: 0x0905	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 停机更改

设定值:

- 0: 双向
- 1: 单向

设定说明

设置离线惯量辨识的模式, 离线惯量辨识操作请参考“惯量辨识”

H09.06 惯量辨识最大速度

通讯地址: 0x0906	生效方式: 实时生效
最小值: 100	单位: rpm
最大值: 1000	数据类型: 无符号16位
默认值: 500	更改方式: 停机更改

设定值:

100rpm~1000rpm

设定说明

设置离线惯量辨识模式下, 允许的电机最大速度指令。

惯量辨识时速度越大, 辨识结果越准确, 通常保持默认值即可。

H09.07 惯量辨识时加速至最大速度时间常数

通讯地址: 0x0907	生效方式: 实时生效
最小值: 20	单位: ms
最大值: 800	数据类型: 无符号16位
默认值: 125	更改方式: 停机更改

设定值:

20ms~800ms

设定说明

设置离线惯量辨识下, 电机从0rpm加速至惯量辨识最大速度的时间。

H09.08 单次惯量辨识完成后等待时间

通讯地址: 0x0908	生效方式: 实时生效
最小值: 50	单位: ms

最大值:	10000	数据类型:	无符号16位
默认值:	800	更改方式:	停机更改
设定值:			
	50ms~10000ms		

设定说明

设置使用双向模式离线惯量辨识功能时连续两次速度指令间的时间间隔。

H09.09 完成单次惯量辨识电机转动圈数

通讯地址:	0x0909	生效方式:	实时生效
最小值:	0.00	单位:	-
最大值:	100.00	数据类型:	无符号16位
默认值:	1.00	更改方式:	实时更改

设定值:

0.00~100.00

设定说明

显示使用双向模式离线惯量辨识功能时需要电机转动的圈数。

H09.11 振动阈值设置

通讯地址:	0x090B	生效方式:	实时生效
最小值:	0.0	单位:	%
最大值:	100.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	5.0	更改方式:	实时更改

设定值:

0.0%~100.0%

设定说明

设置陷波器检测的振动阈值，当电流反馈振动超过此阈值，陷波器开始进行作用。

H09.12 第1组陷波器频率

通讯地址:	0x090C	生效方式:	实时生效
最小值:	50	单位:	Hz
最大值:	8000	数据类型:	无符号16位
默认值:	8000	更改方式:	实时更改

设定值:

50Hz~8000Hz

设定说明

设置陷波器的中心频率，即机械共振频率。

转矩控制模式下、陷波器频率为8000Hz时，陷波功能无效。

H09.13 第1组陷波器宽度等级

通讯地址:	0x090D	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	20	数据类型:	无符号16位

H09.17 第2组陷波器深度等级

通讯地址: 0x0911	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 99	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0~99

设定说明

第二组陷波器的参数，参数说明与第一组陷波器相同。

H09.18 第3组陷波器频率

通讯地址: 0x0912	生效方式: 实时生效
最小值: 50	单位: Hz
最大值: 8000	数据类型: 无符号16位
默认值: 8000	更改方式: 实时更改

设定值:

50Hz~8000Hz

设定说明

-

H09.19 第3组陷波器宽度等级

通讯地址: 0x0913	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 20	数据类型: 无符号16位
默认值: 2	更改方式: 实时更改

设定值:

0~20

设定说明

-

H09.20 第3组陷波器深度等级

通讯地址: 0x0914	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 99	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0~99

设定说明

第三组陷波器的参数，参数说明与第一组陷波器相同。

H09.21 第4组陷波器频率

通讯地址: 0x0915	生效方式: 实时生效
--------------	------------

最小值:	50	单位:	Hz
最大值:	8000	数据类型:	无符号16位
默认值:	8000	更改方式:	实时更改
设定值:	50Hz~8000Hz		
设定说明	-		

H09.22 第4组陷波器宽度等级

通讯地址:	0x0916	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	20	数据类型:	无符号16位
默认值:	2	更改方式:	实时更改
设定值:	0~20		
设定说明	-		

H09.23 第4组陷波器深度等级

通讯地址:	0x0917	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	99	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	0~99		
设定说明	第四组陷波器的参数，参数说明与第一组陷波器相同。		

H09.24 共振频率辨识结果

通讯地址:	0x0918	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	Hz
最大值:	5000	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0Hz~5000Hz		
设定说明	(自适应陷波器模式选择)=3时，显示当前的机械共振频率。		

H09.26 ITune响应

通讯地址:	0x091A	生效方式:	实时生效
最小值:	50.0	单位:	%
最大值:	500.0	数据类型:	无符号16位

默认值: 100.0

更改方式: 实时更改

设定值:

50.0%~500.0%

设定说明

-

H09.27 ITune模式

通讯地址: 0x091B

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 2

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 不使能

1: ITune模式1

2: ITune模式2

设定说明

-

H09.28 ITune最小惯量比

通讯地址: 0x091C

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0

单位: %

最大值: 80.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 0.0

更改方式: 实时更改

设定值:

0.0%~80.0%

设定说明

-

H09.29 ITune最大惯量比

通讯地址: 0x091D

生效方式: 实时生效

最小值: 1.0

单位: %

最大值: 120.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 30.0

更改方式: 实时更改

设定值:

1.0%~120.0%

设定说明

-

H09.32 重力补偿值

通讯地址: 0x0920

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0

单位: %

最大值: 100.0

数据类型: 无符号16位

默认值: 0.0
 设定值:
 0.0%~100.0%
 设定说明
 -

更改方式: 实时更改

H09.33 正向摩擦力补偿值

通讯地址: 0x0921
 最小值: 0.0
 最大值: 100.0
 默认值: 0.0
 设定值:
 0.0%~100.0%
 设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: %
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H09.34 反向摩擦力补偿值

通讯地址: 0x0922
 最小值: -100
 最大值: 0.0
 默认值: 0.0
 设定值:
 -100.0%~0.0%
 设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: %
 数据类型: 有符号16位
 更改方式: 实时更改

H09.35 摩擦补偿速度

通讯地址: 0x0923
 最小值: 0.0
 最大值: 20.0
 默认值: 2.0
 设定值:
 0.0~20.0
 设定说明
 -

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H09.36 摩擦补偿速度选择

通讯地址: 0x0924
 最小值: 0
 最大值: 19
 默认值: 0
 设定值:

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

- 0: 0x00慢速模式+速度指令
- 0: 0x01慢速模式+模型速度
- 0: 0x02慢速模式+速度反馈
- 0: 0x03慢速模式+观测速度
- 0: 0x10快速模式+速度指令
- 0: 0x11快速模式+模型速度
- 0: 0x12快速模式+速度反馈
- 0: 0x13快速模式+观测速度

设定说明

设定值定义。

H09.37 振动监测时间

通讯地址: 0x0925
 最小值: 0
 最大值: 65535
 默认值: 600

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 0~65535

设定说明

-

H09.38 末端低频共振抑制1频率

通讯地址: 0x0926
 最小值: 1.0
 最大值: 100.0
 默认值: 100.0

生效方式: 实时生效
 单位: Hz
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 1.0Hz~100.0Hz

设定说明

-

H09.39 末端低频抑制1设定

通讯地址: 0x0927
 最小值: 0
 最大值: 3
 默认值: 2

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 停机更改

设定值:
 0~3

设定说明

-

H09.44 末端低频抑制2频率

通讯地址: 0x092C

最小值: 0.0

最大值: 100.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0~100.0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H09.45 末端低频抑制2响应

通讯地址: 0x092D

最小值: 0.01

最大值: 5.00

默认值: 1.00

设定值:

0.01~5.00

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H09.47 末端低频抑制2宽度

通讯地址: 0x092F

最小值: 0.00

最大值: 2.00

默认值: 1.00

设定值:

0.00~2.00

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H09.49 末端低频抑制3频率

通讯地址: 0x0931

最小值: 0.0

最大值: 100.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0~100.0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H09.50 末端低频抑制3响应

通讯地址: 0x0932

生效方式: 实时生效

最小值: 0.01	单位: -
最大值: 5.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 1.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.01~5.00	
设定说明 -	

H09.52 末端低频抑制3宽度

通讯地址: 0x0934	生效方式: 实时生效
最小值: 0.00	单位: -
最大值: 2.00	数据类型: 无符号16位
默认值: 1.00	更改方式: 实时更改
设定值: 0.00~2.00	
设定说明 -	

H09.54 振动阈值设置

通讯地址: 0x0936	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: %
最大值: 300.0	数据类型: 无符号16位
默认值: 50.0	更改方式: 实时更改
设定值: 0.0%~300.0%	
设定说明	

设置陷波器检测的振动阈值，当电流反馈振动超过此阈值，陷波器开始进行作用。

H09.56 ETune允许最大超调量

通讯地址: 0x0938	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 2936	更改方式: 实时更改
设定值: 0~65535	
设定说明 -	

H09.57 STune共振抑制切换频率

通讯地址: 0x0939	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: Hz
最大值: 4000	数据类型: 无符号16位

默认值:	900	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0Hz~4000Hz		
设定说明			
	-		

H09.58 STune共振抑制复位使能

通讯地址:	0x093A	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	1	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0: 不使能		
	1: 使能		
设定说明			
	-		

4.11 H0A 故障与保护参数

H0A.00 电源输入缺相保护选择

通讯地址:	0x0A00	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	2	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0: 开启缺相故障		
	1: 关闭缺相故障		

设定说明

汇川具有支持单相220V, 三相220V和三相380V输入电压等级的伺服驱动器系列, 当输入电压存在较大的波动或缺相现象时, 伺服驱动器可以根据设定, 灵活选择电源输入缺相保护方式。

H0A.01 绝对位置限制设置

通讯地址:	0x0A01	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	2	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			

- 0: 不使能绝对位置限制
- 1: 使能绝对位置限制
- 2: 原点回零后使能绝对位置限制

设定说明

设置绝对位置限制是否生效，以及生效的条件。

- 绝对位置限制生效后，位置类模式下，当目标位置指令超过限制值，伺服以限制值为目标值运行，到位后停止；
- 非位置类模式下，伺服绝对位置反馈达到限值时发生超程故障，伺服按超程停机方式停机。

H0A.04 电机过载保护增益

通讯地址: 0x0A04

最小值: 50

最大值: 300

默认值: 100

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

50~300

设定说明

设置电机过载故障E620.0报出的时间。

根据电机的发热情况更改该值，可以使电机出现过载保护故障的时间提前或延后，50%可使时间减少一半，150%则增长至1.5倍。该值的设定应以电机实际的发热情况为根据，需谨慎使用！

H0A.08 超速故障阈值

通讯地址: 0x0A08

最小值: 0

最大值: 20000

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

0rpm~20000rpm

设定说明

设定伺服驱动器发生超速故障时的电机转速阈值。

设定值	判定阈值	超速故障E500.0判定条件
0	电机最大转速×1.2	当速度反馈值多次大于超速故障阈值时，驱动器发生E500.0。
1~20000	若H0A.08≥(电机最大转速×1.2) 超速故障阈值: 电机最大转速×1.2 若H0A.08<(电机最大转速×1.2) 超速故障阈值: H0A.08	

H0A.09 位置最大脉冲输入频率

通讯地址: 0x0A09

最小值: 100

最大值: 8000

默认值: 8000

生效方式: 实时生效

单位: kHz

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

设定值:

100kHz~8000kHz

设定说明

-

H0A.10 本地位置偏差过大阈值

通讯地址: 0x0A0A

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 4294967295

数据类型: 无符号32位

默认值: 25185824

更改方式: 实时更改

设定值:

0~4294967295

设定说明

EB00.0故障的报警阈值, 同6065功能一致, 两者同时生效。

H0A.12 飞车保护功能使能

通讯地址: 0x0A0C

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 1

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 不开启飞车保护

1: 开启飞车保护

设定说明

飞车保护功能使能。

H0A.17 指令单位选择

通讯地址: 0x0A11

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 脉冲单位

1: 指令单位

设定说明

-

H0A.18 IGBT过热温度阈值

通讯地址: 0x0A12

生效方式: 实时生效

最小值: 120

单位: °C

最大值: 175

数据类型: 无符号16位

默认值: 140

更改方式: 实时更改

设定值:

120°C~175°C

设定说明

结温估算，功率模块温度保护阈值。

H0A.19 探针1滤波时间常数

通讯地址: 0x0A13

最小值: 0.00

最大值: 6.30

默认值: 2.00

设定值:

0.00us~6.30us

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: us

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.20 探针2滤波时间常数

通讯地址: 0x0A14

最小值: 0.00

最大值: 6.30

默认值: 2.00

设定值:

0.00us~6.30us

设定说明

探针1和探针2是高速DI输入端子，当外部输入信号存在尖峰干扰时，注意：汇川驱动调试平台示波器中显示的是滤波前的探针1和探针2信号，信号宽度低于0.25ms时不显示。

生效方式: 实时生效

单位: us

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.23 TZ信号滤波时间

通讯地址: 0x0A17

最小值: 0

最大值: 31

默认值: 15

设定值:

0ns~31ns

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: 25ns

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H0A.24 低速脉冲输入管脚滤波时间常数

通讯地址: 0x0A18

最小值: 0

最大值: 255

默认值: 30

设定值:

生效方式: 再上电生效

单位: 25ns

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

025ns~25525ns

设定说明

-

H0A.26 电机过载屏蔽使能

通讯地址: 0x0A1A

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 开放电机过载

1: 屏蔽电机过载警告(E909.0)和故障(E620.0)

设定说明

设置是否使能电机过载检测。

H0A.27 电机旋转DO速度滤波时间

通讯地址: 0x0A1B

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: ms

最大值: 100

数据类型: 无符号16位

默认值: 50

更改方式: 实时更改

设定值:

0ms~100ms

设定说明

设置针对速度反馈信号的低通滤波时间常数。

该参数仅在利用速度反馈信号判断速度相关DO输出信号时有效。

H0A.29 全闭环编码器 (ABZ) 滤波时间

通讯地址: 0x0A1D

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: 25ns

最大值: 255

数据类型: 无符号16位

默认值: 15

更改方式: 停机更改

设定值:

025ns~25525ns

设定说明

-

H0A.30 高速脉冲输入管脚滤波时间常数

通讯地址: 0x0A1E

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: ns

最大值: 255

数据类型: 无符号16位

默认值: 3

更改方式: 停机更改

设定值:

0ns~255ns

设定说明

-

H0A.32 堵转过温保护时间窗口

通讯地址: 0x0A20

生效方式: 实时生效

最小值: 10

单位: ms

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 200

更改方式: 实时更改

设定值:

10ms~65535ms

设定说明

设置伺服驱动器检测出堵转过温故障(E630.0)的时间阈值。

H0A.33 堵转过温保护使能

通讯地址: 0x0A21

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 1

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 屏蔽

1: 使能

设定说明

设置是否使能电机堵转过温保护(E630.0)检测。

H0A.36 编码器多圈溢出故障屏蔽

通讯地址: 0x0A24

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 不屏蔽

1: 屏蔽

设定说明

绝对位置线性模式下通过设置屏蔽E735.0(编码器多圈溢出故障)。

H0A.39 电流采样时钟信号容错次数

通讯地址: 0x0A27

生效方式: 再上电生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 3

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0~3

设定说明

-

H0A.40 补偿功能使能

通讯地址: 0x0A28

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 15

数据类型: 无符号16位

默认值: 6

更改方式: 停机更改

设定值:

bit	名称	功能描述
0	超程补偿功能	0: 补偿开启
		1: 补偿禁止
1	探针上升沿补偿	0: 不补偿
		1: 补偿
2	探针下降沿补偿	0: 不补偿
		1: 补偿
3	探针沿方案	0: 新方案
		1: 老方案, 同SV660N

设定说明

-

H0A.41 软件限位 正向位置

通讯地址: 0x0A29

生效方式: 实时生效

最小值: -2147483648

单位: 编码器单位

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 2147483647

更改方式: 停机更改

设定值:

-2147483648编码器单位~2147483647编码器单位

设定说明

-

H0A.43 软件限位 反向位置

通讯地址: 0x0A2B

生效方式: 实时生效

最小值: -2147483648

单位: 编码器单位

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: -2147483648

更改方式: 停机更改

设定值:

-2147483648编码器单位~2147483647编码器单位

设定说明

-

H0A.49 泄放过温点

通讯地址: 0x0A31

最小值: 100

最大值: 175

默认值: 115

设定值:

100°C~175°C

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: °C

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.50 编码器通讯容错阈值

通讯地址: 0x0A32

最小值: 0

最大值: 31

默认值: 3

设定值:

0~31

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.51 缺相检测滤波次数

通讯地址: 0x0A33

最小值: 3

最大值: 36

默认值: 20

设定值:

3ms~36ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 55ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.52 编码器温度保护阈值

通讯地址: 0x0A34

最小值: 0

最大值: 175

默认值: 105

设定值:

0°C~175°C

设定说明

0: 默认关闭此功能。

生效方式: 实时生效

单位: °C

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.53 探针DI导通补偿时间

通讯地址: 0x0A35

最小值: -3000

最大值: 3000

默认值: 128

设定值:

-3000ns~3000ns

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 25ns

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.54 探针DI关断补偿时间

通讯地址: 0x0A36

最小值: -3000

最大值: 3000

默认值: 1512

设定值:

-3000ns~3000ns

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 25ns

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.55 飞车电流判断阈值

通讯地址: 0x0A37

最小值: 100.0

最大值: 400.0

默认值: 200.0

设定值:

100.0%~400.0%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.56 故障复位延迟时间

通讯地址: 0x0A38

最小值: 0

最大值: 60000

默认值: 10000

设定值:

0ms~60000ms

设定说明

当E620.0、E630.0、E640.0、E640.1、E650.0中任意故障产生后，需要延时设定的时间后，才可以执行故障复位和软件复位。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.57 飞车速度判断阈值

通讯地址: 0x0A39

最小值: 1

最大值: 1000

默认值: 50

设定值:

1rpm~1000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.58 飞车速度滤波时间

通讯地址: 0x0A3A

最小值: 0.1

最大值: 100.0

默认值: 2.0

设定值:

0.1ms~100.0ms

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.59 飞车保护检出时间

通讯地址: 0x0A3B

最小值: 10

最大值: 1000

默认值: 30

设定值:

10ms~1000ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.60 黑匣子功能模式选择

通讯地址: 0x0A3C

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 1

设定值:

0: 不开启

1: 任意故障

2: 指定故障

3: 指定条件触发

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.61 指定故障码

通讯地址: 0x0A3D

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0~6553.5

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.62 触发的来源

通讯地址: 0x0A3E

最小值: 0

最大值: 25

默认值: 0

设定值:

0~25

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.63 触发水平

通讯地址: 0x0A3F

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H0A.65 触发水平选择

通讯地址: 0x0A41

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 0

设定值:

0: 上升沿

1: 等于

2: 下降沿

3: 沿变化

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.66 触发位置

通讯地址: 0x0A42

最小值: 0

最大值: 100

默认值: 75

设定值:

0%~100%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.67 采样频率选择

通讯地址: 0x0A43

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 电流环

1: 位置环

2: 主循环

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.70 过速判定阈值2

通讯地址: 0x0A46

最小值: 0

最大值: 20000

默认值: 0

设定值:

0rpm~20000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.71 MS1电机过载曲线切换

通讯地址: 0x0A47

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 2

设定值:

0~3

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.72 斜坡停机最大停机时间

通讯地址: 0x0A48

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 10000

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

设置停机方式选择为斜坡停机时, 电机转速从6000rpm减速到0rpm所用的最大时间。

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H0A.73 STO24V断开滤波时间

通讯地址: 0x0A49

最小值: 1

最大值: 5

默认值: 5

设定值:

1ms~5ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.74 STO两路不一致滤波时间

通讯地址: 0x0A4A

最小值: 0

最大值: 1000

默认值: 100

设定值:

0ms~1000ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.75 STO触发后断使能延时时间

通讯地址: 0x0A4B

最小值: 0

最大值: 25

默认值: 10

设定值:

0ms~25ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0A.90 速度显示类均值滤波时间常数

通讯地址: 0x0A5A

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: ms
最大值: 100	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0ms~100ms	
设定说明 -	

H0A.91 转矩显示类均值滤波时间常数

通讯地址: 0x0A5B	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 100	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0ms~100ms	
设定说明 -	

H0A.92 位置显示类均值滤波时间常数

通讯地址: 0x0A5C	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 100	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0ms~100ms	
设定说明 -	

H0A.93 电压显示类低通滤波时间常数

通讯地址: 0x0A5D	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 250	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0ms~250ms	
设定说明 -	

H0A.94 热量显示类低通滤波时间常数

通讯地址: 0x0A5E	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: ms
最大值: 250	数据类型: 无符号16位

默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0ms~250ms	
设定说明 -	

4.12 H0b 监控参数

H0b.00 实际电机转速

通讯地址: 0x0B00	生效方式: -
最小值: -32767	单位: rpm
最大值: 32767	数据类型: 有符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值: -32767rpm~32767rpm	
设定说明 显示伺服电机实际转速, 经四舍五入显示, 精度为1rpm。 通过(速度反馈显示值滤波时间常数) 可设定针对的滤波时间常数。	

H0b.01 速度指令

通讯地址: 0x0B01	生效方式: -
最小值: -32767	单位: rpm
最大值: 32767	数据类型: 有符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值: -32767rpm~32767rpm	
设定说明 本地速度模式, 速度指令。	

H0b.02 内部转矩指令

通讯地址: 0x0B02	生效方式: -
最小值: -500	单位: %
最大值: 500.0	数据类型: 有符号16位
默认值: 0.0	更改方式: 不可更改
设定值: -500.0%~500.0%	
设定说明 显示当前的转矩指令值, 精度为0.1%, 100.0%对应于1倍电机额定转矩。	

H0b.03 输入信号(DI信号)监视

通讯地址: 0x0B03	生效方式: -
--------------	---------

最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

显示5个硬件DI端子当前的电平状态,未滤波。

显示方式: 数码管上半部亮表示高电平(用“1”表示);下半部亮表示低电平(用“0”表示)。

以DI1端子为低电平,DI2~DI5端子为高电平为例:对应二进制码为“11110”,汇川驱动调试平台软件可读取当前的十进制数值为:30。

面板显示如下:

H0b.05 输出信号(DO信号)监视

通讯地址: 0x0B05	生效方式: -
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

显示3个DO端子当前的电平状态,未滤波。

显示方法: 数码管上半部亮表示高电平(用“1”表示);下半部亮表示低电平(用“0”表示)。

以DO1端子为低电平,DO2~DO3端子为高电平为例:对应二进制码为“110”;汇川驱动调试平台软件可读取当前的十进制数值为:6。

面板显示如下:

H0b.07 绝对位置计数器

通讯地址: 0x0B07	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648p~2147483647p

设定说明

位置模式下,显示电机当前绝对位置(指令单位)。

该参数为32位,面板显示为十进制数据。

H0b.09 机械角度

通讯地址: 0x0B09	生效方式: -
最小值: 0.0	单位: °

最大值:	360.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	不可更改

设定值:
0.0°~360.0°

设定说明

显示电机当前机械角度(编码器单位), 0对应于机械角度0°。

H0b.10 电气角度

通讯地址:	0x0B0A	生效方式:	-
最小值:	0.0	单位:	°
最大值:	360.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	不可更改

设定值:
0.0°~360.0°

设定说明

显示电机当前电角度, 精度为0.1°。

电机旋转时, 电气角度变化范围为±360.0°;

当电机为4对极时, 电机每旋转一圈时会经过4次0°~359.9°变化;

同理, 当电机为5对极时, 电机每旋转一圈电气角度会经过5次0°~359.9°变化。

H0b.12 平均负载率

通讯地址:	0x0B0C	生效方式:	-
最小值:	0.0	单位:	%
最大值:	800.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	不可更改

设定值:
0.0%~800.0%

设定说明

显示平均负载转矩占电机额定转矩的百分比, 精度为0.1%, 100.0%对应于1倍电机额定转矩。

H0b.13 输入指令计数器

通讯地址:	0x0B0D	生效方式:	-
最小值:	-2147483648	单位:	p
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:
-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.15 位置随动偏差 (编码器单位)

通讯地址: 0x0B0F	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
-2147483648p~2147483647p

设定说明

在任何模式下, 对编码器反馈的位置脉冲进行计数。
该参数为32位, 面板显示为十进制数据。

H0b.17 反馈脉冲计数器

通讯地址: 0x0B11	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.19 总上电时间

通讯地址: 0x0B13	生效方式: -
最小值: 0.0	单位: s
最大值: 429496729.5	数据类型: 无符号32位
默认值: 0.0	更改方式: 不可更改

设定值:
0.0s~429496729.5s

设定说明

该参数用于记录伺服驱动器总共运行的时间。
该参数为32位, 面板显示为十进制数据。

H0b.24 相电流有效值

通讯地址: 0x0B18	生效方式: -
最小值: 0.0	单位: A
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 0.0	更改方式: 不可更改

设定值:
0.0A~6553.5A

设定说明

伺服电机相电流有效值, 显示精度为0.1A。

H0b.25 电压注入辨识得到的角度

通讯地址: 0x0B19

最小值: 0.0

最大值: 360.0

默认值: 0.0

设定值:

0.0°~360.0°

设定说明

-

生效方式: -

单位: °

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.26 母线电压值

通讯地址: 0x0B1A

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0V~6553.5V

设定说明

伺服驱动器主回路输入电压经整流后的直流母线电压值, 显示精度为0.1V。

生效方式: -

单位: V

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.27 模块温度值

通讯地址: 0x0B1B

最小值: -20

最大值: 200

默认值: 0

设定值:

-20°C~200°C

设定说明

伺服驱动器内部模块温度值, 可作为当前伺服驱动器实际温度的参考值。

生效方式: -

单位: °C

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.28 FPGA给出绝对编码器故障信息

通讯地址: 0x0B1C

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.29 FPGA给出的轴状态信息

通讯地址: 0x0B1D

生效方式: -

最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.30 FPGA给出的轴故障信息

通讯地址:	0x0B1E	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.31 编码内部故障信息

通讯地址:	0x0B1F	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.33 故障记录

通讯地址:	0x0B21	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	20	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			

- 0: 当前故障
- 1: 上1次故障
- 2: 上2次故障
- 3: 上3次故障
- 4: 上4次故障
- 5: 上5次故障
- 6: 上6次故障
- 7: 上7次故障
- 8: 上8次故障
- 9: 上9次故障
- 10: 上10次故障
- 11: 上11次故障
- 12: 上12次故障
- 13: 上13次故障
- 14: 上14次故障
- 15: 上15次故障
- 16: 上16次故障
- 17: 上17次故障
- 18: 上18次故障
- 19: 上19次故障

设定说明

用于选择查看伺服驱动器最近10次故障，该参数用于设定拟查看的故障次数。

H0b.34 所选次数故障码

通讯地址: 0x0B22

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.35 所选故障时间戳

通讯地址: 0x0B23

最小值: 0.0

最大值: 429496729.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0s~429496729.5s

设定说明

-

生效方式: -

单位: s

数据类型: 无符号32位

更改方式: 不可更改

H0b.37 所选故障时电机转速

通讯地址: 0x0B25

最小值: -32767

最大值: 32767

默认值: 0

设定值:

-32767rpm~32767rpm

设定说明

-

生效方式: -

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.38 所选故障时电机U相电流

通讯地址: 0x0B26

最小值: -3276.7

最大值: 3276.7

默认值: 0.0

设定值:

-3276.7A~3276.7A

设定说明

-

生效方式: -

单位: A

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.39 所选故障时电机V相电流

通讯地址: 0x0B27

最小值: -3276.7

最大值: 3276.7

默认值: 0.0

设定值:

-3276.7A~3276.7A

设定说明

-

生效方式: -

单位: A

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.40 所选故障时母线电压

通讯地址: 0x0B28

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 0.0

设定值:

0.0V~6553.5V

设定说明

-

生效方式: -

单位: V

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0b.41 所选故障时输入端子状态

通讯地址: 0x0B29

生效方式: -

最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.43 所选故障时输出端子状态

通讯地址:	0x0B2B	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	用于查看故障发生时, 相应的参数信息。		

H0b.45 内部故障码

通讯地址:	0x0B2D	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.46 所选故障时FPGA给出绝对编码器故障信息

通讯地址:	0x0B2E	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0b.47 所选故障时FPGA给出的系统状态信息

通讯地址:	0x0B2F	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位

默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H0b.48 所选故障时FPGA给出的系统故障信息

通讯地址: 0x0B30
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H0b.49 所选故障时编码内部故障信息

通讯地址: 0x0B31
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H0b.51 所选故障时内部故障码

通讯地址: 0x0B33
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H0b.52 所选故障时FPGA超时故障标准位

通讯地址: 0x0B34
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:

0~65535

设定说明

-

H0b.53 位置随动偏差 (指令单位)

通讯地址: 0x0B35

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: p

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.55 实际电机转速

通讯地址: 0x0B37

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: rpm

最大值: 2147483647.0

数据类型: 有符号32位

默认值: 0.0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648.0rpm~2147483647.0rpm

设定说明

显示伺服电机实际转速, 经四舍五入显示, 精度为1rpm。

通过(速度反馈显示值滤波时间常数) 可设定针对的滤波时间常数。

H0b.57 控制母线电压

通讯地址: 0x0B39

生效方式: -

最小值: 0.0

单位: V

最大值: 6553.5

数据类型: 无符号16位

默认值: 0.0

更改方式: 不可更改

设定值:

0.0V~6553.5V

设定说明

显示控制电输入电源经整流后的直流母线电压值。

H0b.58 机械绝对位置 (低32位)

通讯地址: 0x0B3A

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: p

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648p~2147483647p

设定说明

显示使用绝对值功能时，机械对应的位置反馈低32位数值(编码器单位)。

H0b.60 机械绝对位置 (高32位)

通讯地址: 0x0B3C

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: p

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.63 NotRdy状态

通讯地址: 0x0B3F

生效方式: -

最小值: 0

单位: -

最大值: 5

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

1: 控制电异常

2: 主回路电输入异常

3: 欠压

4: 软启动失败

5: 编码器初始化未完成

6: 对地短路失败

7: 其他

设定说明

-

H0b.64 实时输入位置指令计数器

通讯地址: 0x0B40

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: 指令单位

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648指令单位~2147483647指令单位

设定说明

-

H0b.66 编码器温度

通讯地址: 0x0B42

生效方式: -

最小值: -32768

单位: °C

最大值:	32767	数据类型:	有符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	-32768°C~32767°C		
设定说明	显示编码器温度值。		

H0b.67 泄放负载率

通讯地址:	0x0B43	生效方式:	-
最小值:	0.0	单位:	%
最大值:	200.0	数据类型:	无符号16位
默认值:	0.0	更改方式:	不可更改
设定值:	0.0%~200.0%		
设定说明	显示制动负载率, 当负载率超过100%后, 伺服停止制动。		

H0b.70 绝对值编码器旋转圈数

通讯地址:	0x0B46	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	Rev
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0Rev~65535Rev		
设定说明	显示绝对值编码器的旋转圈数。		

H0b.71 绝对值编码器的1圈内位置

通讯地址:	0x0B47	生效方式:	-
最小值:	2147483648	单位:	p
最大值:	2147483647	数据类型:	无符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	2147483648p~2147483647p		
设定说明	显示编码器的单圈位置反馈数值。		

H0b.74 FPGA给出的系统故障信息

通讯地址:	0x0B4A	生效方式:	-
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:
0~65535
设定说明
-

H0b.77 编码器位置低32位

通讯地址: 0x0B4D	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值: -2147483648p~2147483647p	
设定说明 -	

H0b.79 编码器位置高32位

通讯地址: 0x0B4F	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值: -2147483648p~2147483647p	
设定说明 -	

H0b.81 旋转负载单圈位置低32位

通讯地址: 0x0B51	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值: -2147483648p~2147483647p	
设定说明	

显示绝对值系统工作在旋转模式时，旋转负载的位置反馈数值，低32位数据，编码器单位。

H0b.83 旋转负载单圈位置高32位

通讯地址: 0x0B53	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: p
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改
设定值:	

-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.85 旋转负载单圈位置 (指令单位)

通讯地址: 0x0B55

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: p

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648p~2147483647p

设定说明

-

H0b.87 IGBT结温

通讯地址: 0x0B57

生效方式: -

最小值: 0

单位: -

最大值: 200

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

0~200

设定说明

-

H0b.90 参数异常的参数组号

通讯地址: 0x0B5A

生效方式: -

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H0b.91 参数异常的参数组内偏置

通讯地址: 0x0B5B

生效方式: -

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H0b.94 单次上电时间

通讯地址: 0x0B5E
 最小值: 0.0
 最大值: 429496729.5
 默认值: 0.0

生效方式: -
 单位: s
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 不可更改

设定值:

0.0s~429496729.5s

设定说明

-

H0b.96 所选故障时单次上电时间

通讯地址: 0x0B60
 最小值: 0.0
 最大值: 429496729.5
 默认值: 0.0

生效方式: -
 单位: s
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 不可更改

设定值:

0.0s~429496729.5s

设定说明

-

4.13 H0d 辅助功能参数

H0d.00 软件复位

通讯地址: 0x0D00
 最小值: 0
 最大值: 1
 默认值: 0

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 停机更改

设定值:

0: 无操作
 1: 软件复位

设定说明

软件复位操作选择:
 软件复位可执行的条件:
 伺服非使能状态;
 未发生第1类不可复位故障;
 没有操作e2prom 软件复位功能无效。

H0d.01 故障复位

通讯地址: 0x0D01

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 无操作

1: 故障复位

设定说明

故障复位操作选择:

故障分类请参考“排障手册”。

故障复位仅使面板停止故障显示, 不表示参数更改生效。

该功能对不可复位故障无效, 且在故障原因未解除时慎用该功能。

H0d.02 惯量辨识使能

通讯地址: 0x0D02

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0~65

设定说明

-

H0d.04 编码器ROM区读写

通讯地址: 0x0D04

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 3

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 无操作

1: 写ROM区

2: 读ROM区

3: ROM失败

设定说明

-

H0d.05 紧急停机

通讯地址: 0x0D05

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 1

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0: 无操作

1: 紧急停机

设定说明

紧急停机操作选择: 不管伺服驱动器处于何种运行状态, 当该功能有效时, 伺服驱动器马上按照伺服OFF停机方式设定进行停机。

H0d.12 UV相电流平衡校正

通讯地址: 0x0D0C

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

H0d.17 DI/DO强制输入输出使能开关

通讯地址: 0x0D11

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

bit0: 强制DI使能开关

0: 不使能

1: 使能

bit1: 强制DO使能开关

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

H0d.18 DI强制输入设定值

通讯地址: 0x0D12

最小值: 0

最大值: 255

默认值: 255

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定值:

0~255

设定说明

当DI 强制输入有效时，通过该参数设置分配的DI 功能的电平逻辑。

在面板上为十六进制显示，转化为二进制时，bit(n)=1 表示DI 功能的电平逻辑为高电平，bit(n)=0 表示DI 功能的电平逻辑为低电平。

H0d.19 DO强制输出设定值

通讯地址: 0x0D13	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 31	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:

0~31

设定说明

当DO 强制输出有效时，通过该参数设置分配的DO 功能是否有效。

在面板上为十六进制显示，转化为二进制时，bit(n)=1 表示DO 功能有效，bit(n)=0 表示DO 功能无效。

H0d.20 绝对编码器复位使能

通讯地址: 0x0D14	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 2	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

0: 无操作

1: 复位故障

2: 复位故障和多圈数据

设定说明

通过设置复位编码器内部故障或复位编码器反馈多圈数据。

H0d.23 转矩波动自学习

通讯地址: 0x0D17	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

0~1

设定说明

-

H0d.26 强制开启抱闸和动态制动

通讯地址: 0x0D1A	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -

最大值: 3	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改
设定值:	
0: 无强制	
1: 强制DB失效	
2: 强制松闸	
3: 强制DB失效和松闸	
设定说明	
-	

4.14 H0E 通讯功能参数

H0E.00 节点地址

通讯地址: 0x0E00	生效方式: 实时生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 127	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 停机更改
设定值:	
1~127	

设定说明

设定使用232 通讯时的伺服驱动器轴地址。

- 0: 广播地址, 上位机可通过广播地址对所有伺服驱动器进行写操作, 伺服驱动器收到广播地址的帧进行相应操作, 但不做回应。
- 1~127: 当多台伺服驱动器进行组网时, 每个伺服驱动器只能有唯一的地址, 否则会导致通讯异常或无法通讯。

H0E.01 通信写入是否存E2PROM

通讯地址: 0x0E01	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 4	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 实时更改

设定值:

- 0: 写参数和对象字典时都不保存e2prom
- 1: 仅写参数时保存e2prom
- 2: 仅写对象字典时保存e2prom
- 3: 写参数和对象字典时都保存e2prom
- 4: 仅通讯建立(OP)前写对象字典时可保存e2prom

设定说明

设置232通讯和PN通讯写入的参数是否存入e2prom。

H0E.07 对象字典单位选择

通讯地址: 0x0E07	生效方式: 实时生效
--------------	------------

最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

0: 指令单位系统 (p/s、p/s²)
 1: 用户单位系统 (0.01rpm、ms)

设定说明

-

H0E.10 CAN选择

通讯地址: 0x0E0A	生效方式: 再上电生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 2	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改

设定值:

0: 脉冲/轴控指令
 1: 增强轴控指令
 2: CANopen

设定说明

-

H0E.11 CAN波特率选择

通讯地址: 0x0E0B	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 7	数据类型: 无符号16位
默认值: 5	更改方式: 停机更改

设定值:

0: 20kbps
 1: 50kbps
 2: 100kbps
 3: 125kbps
 4: 250kbps
 5: 500kbps
 7: 1Mbps

设定说明

-

H0E.12 IP位置指令增量过大次数

通讯地址: 0x0E0C	生效方式: 实时生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 30	数据类型: 无符号16位
默认值: 20	更改方式: 实时更改

设定值:
1~30
设定说明
-

H0E.13 CANopen同步周期误差容限

通讯地址: 0x0E0D	生效方式: -
最小值: 0	单位: -
最大值: 5	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
0: 1/4同步误差
1: 1/2同步误差
2: 3/4同步误差
3: 1个同步误差
4: 2个同步误差
5: 屏蔽
设定说明
-

H0E.14 CANopen通讯状态显示

通讯地址: 0x0E0E	生效方式: -
最小值: 0	单位: -
最大值: 9	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
0~9
设定说明
-

H0E.17 获取接收到的长度错误的NMT帧计数

通讯地址: 0x0E11	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
0~65535
设定说明
-

H0E.18 获取接收到的命令错误的NMT帧计数

通讯地址: 0x0E12	生效方式: 实时生效
--------------	------------

最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0E.19 获取接收到的长度错误的心跳帧

通讯地址:	0x0E13	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H0E.80 Modbus 波特率

通讯地址:	0x0E50	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	10	数据类型:	无符号16位
默认值:	9	更改方式:	实时更改
设定值:	4: 4800bps 5: 9600bps 6: 19200bps 7: 38400bps 8: 57600bps 9: 115200bps		
设定说明	-		

H0E.81 Modbus 数据格式

通讯地址:	0x0E51	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	3	数据类型:	无符号16位
默认值:	3	更改方式:	实时更改
设定值:	3: 无校验, 1个停止位 (N-1)		
设定说明	-		

H0E.82 Modbus 应答延迟

通讯地址: 0x0E52

最小值: 0

最大值: 20

默认值: 0

设定值:

0ms~20ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0E.83 Modbus 通讯超时时间

通讯地址: 0x0E53

最小值: 0

最大值: 600

默认值: 0

设定值:

0ms~600ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0E.84 Modbus 通讯数据高低位顺序

通讯地址: 0x0E54

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 1

设定值:

0: 高位在前, 低位在后

1: 低位在前, 高位在后

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0E.90 Modbus 版本号

通讯地址: 0x0E5A

最小值: 0.00

最大值: 655.35

默认值: 0.00

设定值:

0.00~655.35

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0E.91 CANopen版本号

通讯地址: 0x0E5B

最小值: 0.00

最大值: 655.35

默认值: 0.00

设定值:

0.00~655.35

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0E.92 CANlink版本号

通讯地址: 0x0E5C

最小值: 0.00

最大值: 655.35

默认值: 0.00

设定值:

0.00~655.35

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H0E.97 通讯监控参数1

通讯地址: 0x0E61

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H0E.98 通讯监控参数2

通讯地址: 0x0E62

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.15 H12 多段速度

H12.00 多段速度指令运行方式

通讯地址: 0x1200	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 2	数据类型:	无符号16位
默认值: 1	更改方式:	停机更改

设定值:

0: 单次运行结束停机 (H12.01进行段数选择)

1: 循环运行 (H12.01进行段数选择)

2: 通过外部DI进行切换

设定说明

-

H12.01 速度指令终点段数选择

通讯地址: 0x1201	生效方式:	实时生效
最小值: 1	单位:	-
最大值: 16	数据类型:	无符号16位
默认值: 16	更改方式:	停机更改

设定值:

1~16

设定说明

-

H12.02 运行时间单位选择

通讯地址: 0x1202	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	-
最大值: 1	数据类型:	无符号16位
默认值: 0	更改方式:	停机更改

设定值:

0: s

1: min

设定说明

-

H12.03 加速时间1

通讯地址: 0x1203	生效方式:	实时生效
最小值: 0	单位:	ms
最大值: 65535	数据类型:	无符号16位
默认值: 10	更改方式:	实时更改

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

H12.04 减速时间1

通讯地址: 0x1204

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 10

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.05 加速时间2

通讯地址: 0x1205

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 50

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.06 减速时间2

通讯地址: 0x1206

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 50

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.07 加速时间3

通讯地址: 0x1207

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 100

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.08 减速时间3

通讯地址: 0x1208

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 100

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.09 加速时间4

通讯地址: 0x1209

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 150

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.10 减速时间4

通讯地址: 0x120A

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 150

设定值:

0ms~65535ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.20 第1段速度指令

通讯地址: 0x1214

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 0

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.21 第1段指令运行时间

通讯地址: 0x1215

生效方式: 实时生效

最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 5.0	更改方式: 实时更改
设定值:	
0.0s(m)~6553.5s(m)	
设定说明	
-	

H12.22 第1段升降速时间

通讯地址: 0x1216	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 4	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
0: 零加减速时间	
1: 加减速时间1	
2: 加减速时间2	
3: 加减速时间3	
4: 加减速时间4	
设定说明	
-	

H12.23 第2段指令

通讯地址: 0x1217	生效方式: 实时生效
最小值: -10000	单位: rpm
最大值: 10000	数据类型: 有符号16位
默认值: 100	更改方式: 实时更改
设定值:	
-10000rpm~10000rpm	
设定说明	
-	

H12.24 第2段指令运行时间

通讯地址: 0x1218	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 5.0	更改方式: 实时更改
设定值:	
0.0s(m)~6553.5s(m)	
设定说明	
-	

H12.25 第2段升降速时间

通讯地址: 0x1219

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.26 第3段指令

通讯地址: 0x121A

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 300

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.27 第3段指令运行时间

通讯地址: 0x121B

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.28 第3段升降速时间

通讯地址: 0x121C

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.29 第4段指令

通讯地址: 0x121D

生效方式: 实时生效

最小值: -6000	单位: rpm
最大值: 6000	数据类型: 有符号16位
默认值: 500	更改方式: 实时更改
设定值:	
-10000rpm~10000rpm	
设定说明	
-	

H12.30 第4段指令运行时间

通讯地址: 0x121E	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 5.0	更改方式: 实时更改
设定值:	
0.0s(m)~6553.5s(m)	
设定说明	
-	

H12.31 第4段升降速时间

通讯地址: 0x121F	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 4	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
同H12.22。	
设定说明	
-	

H12.32 第5段指令

通讯地址: 0x1220	生效方式: 实时生效
最小值: -10000	单位: rpm
最大值: 10000	数据类型: 有符号16位
默认值: 700	更改方式: 实时更改
设定值:	
-10000rpm~10000rpm	
设定说明	
-	

H12.33 第5段指令运行时间

通讯地址: 0x1221	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位

默认值: 5.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0s(m)~6553.5s(m)
设定说明
 -

H12.34 第5段升降速时间

通讯地址: 0x1222
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H12.22。
设定说明
 -

H12.35 第6段指令

通讯地址: 0x1223
 生效方式: 实时生效
 最小值: -10000
 单位: rpm
 最大值: 10000
 数据类型: 有符号16位
 默认值: 900
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -10000rpm~10000rpm
设定说明
 -

H12.36 第6段指令运行时间

通讯地址: 0x1224
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: s(m)
 最大值: 6553.5
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 5.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0s(m)~6553.5s(m)
设定说明
 -

H12.37 第6段升降速时间

通讯地址: 0x1225
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

同H12.22。

设定说明

-

H12.38 第7段指令

通讯地址: 0x1226

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 600

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.39 第7段指令运行时间

通讯地址: 0x1227

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.40 第7段升降速时间

通讯地址: 0x1228

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.41 第8段指令

通讯地址: 0x1229

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 300

设定值:

-10000rpm~10000rpm

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H12.42 第8段指令运行时间

通讯地址: 0x122A

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.43 第8段升降速时间

通讯地址: 0x122B

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.44 第9段指令

通讯地址: 0x122C

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: 100

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.45 第9段指令运行时间

通讯地址: 0x122D

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- H12.46 第9段升降速时间**
 通讯地址: 0x122E
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H12.22。
设定说明
 -
- H12.47 第10段指令**
 通讯地址: 0x122F
 生效方式: 实时生效
 最小值: -10000
 单位: rpm
 最大值: 10000
 数据类型: 有符号16位
 默认值: -100
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -10000rpm~10000rpm
设定说明
 -
- H12.48 第10段指令运行时间**
 通讯地址: 0x1230
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: s(m)
 最大值: 6553.5
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 5.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0s(m)~6553.5s(m)
设定说明
 -
- H12.49 第10段升降速时间**
 通讯地址: 0x1231
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H12.22。
设定说明
 -
- H12.50 第11段指令**
 通讯地址: 0x1232
 生效方式: 实时生效

最小值: -10000	单位: rpm
最大值: 10000	数据类型: 有符号16位
默认值: -300	更改方式: 实时更改
设定值:	
-10000rpm~10000rpm	
设定说明	
-	

H12.51 第11段指令运行时间

通讯地址: 0x1233	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位
默认值: 5.0	更改方式: 实时更改
设定值:	
0.0s(m)~6553.5s(m)	
设定说明	
-	

H12.52 第11段升降速时间

通讯地址: 0x1234	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 4	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
同H12.22。	
设定说明	
-	

H12.53 第12段指令

通讯地址: 0x1235	生效方式: 实时生效
最小值: -10000	单位: rpm
最大值: 10000	数据类型: 有符号16位
默认值: -500	更改方式: 实时更改
设定值:	
-10000rpm~10000rpm	
设定说明	
-	

H12.54 第12段指令运行时间

通讯地址: 0x1236	生效方式: 实时生效
最小值: 0.0	单位: s(m)
最大值: 6553.5	数据类型: 无符号16位

默认值: 5.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0s(m)~6553.5s(m)
设定说明
 -

H12.55 第12段升降速时间

通讯地址: 0x1237
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H12.22。
设定说明
 -

H12.56 第13段指令

通讯地址: 0x1238
 生效方式: 实时生效
 最小值: -10000
 单位: rpm
 最大值: 10000
 数据类型: 有符号16位
 默认值: -700
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -10000rpm~10000rpm
设定说明
 -

H12.57 第13段指令运行时间

通讯地址: 0x1239
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0.0
 单位: s(m)
 最大值: 6553.5
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 5.0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0.0s(m)~6553.5s(m)
设定说明
 -

H12.58 第13段升降速时间

通讯地址: 0x123A
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 4
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

同H12.22。

设定说明

-

H12.59 第14段指令

通讯地址: 0x123B

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: -900

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.60 第14段指令运行时间

通讯地址: 0x123C

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.61 第14段升降速时间

通讯地址: 0x123D

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.62 第15段指令

通讯地址: 0x123E

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: -600

设定值:

-10000rpm~10000rpm

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H12.63 第15段指令运行时间

通讯地址: 0x123F

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.64 第15段升降速时间

通讯地址: 0x1240

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.65 第16段指令

通讯地址: 0x1241

最小值: -10000

最大值: 10000

默认值: -300

设定值:

-10000rpm~10000rpm

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: rpm

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H12.66 第16段指令运行时间

通讯地址: 0x1242

最小值: 0.0

最大值: 6553.5

默认值: 5.0

设定值:

0.0s(m)~6553.5s(m)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: s(m)

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H12.67 第16段升降速时间

通讯地址: 0x1243

最小值: 0

最大值: 4

默认值: 0

设定值:

同H12.22。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.16 H17 虚拟DIDO

H17.90 通信VDI使能

通讯地址: 0x175A

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.91 上电后VDI默认值

通讯地址: 0x175B

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

0: 无默认
 1: VDI1默认值
 2: VDI2默认值
 4: VDI3默认值
 8: VDI4默认值
 16: VDI5默认值
 32: VDI6默认值
 64: VDI7默认值
 128: VDI8默认值
 256: VDI9默认值
 512: VDI10默认值
 1024: VDI11默认值
 2048: VDI12默认值
 4096: VDI13默认值
 8092: VDI14默认值
 16384: VDI15默认值
 32768: VDI16默认值

设定说明

-

H17.00 VDI1端子功能选择

通讯地址: 0x1700
 最小值: 0
 最大值: 56
 默认值: 0

设定值:

0: 无定义
 1: 伺服使能
 3: 增益切换
 14: 正向超程开关
 15: 反向超程开关
 16: 正外部转矩限制
 17: 负外部转矩限制
 18: 正向点动
 19: 反向点动
 31: 原点开关
 34: 紧急停机
 41: 以当前位置为原点
 56: EPOS程序段外部切换开关

设定说明

-

生效方式: 停机生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H17.01 VDI1端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1701

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI1写入1有效

1: 表示VDI1写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.02 VDI2端子功能选择

通讯地址: 0x1702

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.03 VDI2端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1703

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI2写入1有效

1: 表示VDI2写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.04 VDI3端子功能选择

通讯地址: 0x1704

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.05 VDI3端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1705

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI3写入1有效

1: 表示VDI3写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.06 VDI4端子功能选择

通讯地址: 0x1706

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.07 VDI4端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1707

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI4写入1有效

1: 表示VDI4写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.08 VDI5端子功能选择

通讯地址: 0x1708

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.09 VDI5端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1709

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI5写入1有效

1: 表示VDI5写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.10 VDI6端子功能选择

通讯地址: 0x170A

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.11 VDI6端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x170B

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI6写入1有效

1: 表示VDI6写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.12 VDI7端子功能选择

通讯地址: 0x170C

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.13 VDI7端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x170D

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI7写入1有效

1: 表示VDI7写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.14 VDI8端子功能选择

通讯地址: 0x170E

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.15 VDI8端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x170F

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI8写入1有效

1: 表示VDI8写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.16 VDI9端子功能选择

通讯地址: 0x1710

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.17 VDI9端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1711

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI9写入1有效

1: 表示VDI9写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.18 VDI10端子功能选择

通讯地址: 0x1712

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.19 VDI10端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1713

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI10写入1有效

1: 表示VDI10写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.20 VDI11端子功能选择

通讯地址: 0x1714

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.21 VDI11端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1715

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI11写入1有效

1: 表示VDI11写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.22 VDI12端子功能选择

通讯地址: 0x1716

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.23 VDI12端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1717

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI12写入1有效

1: 表示VDI12写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.24 VDI13端子功能选择

通讯地址: 0x1718

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.25 VDI13端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1719

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI13写入1有效

1: 表示VDI13写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.26 VDI14端子功能选择

通讯地址: 0x171A

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.27 VDI14端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x171B

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI14写入1有效

1: 表示VDI14写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.28 VDI15端子功能选择

通讯地址: 0x171C

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.29 VDI15端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x171D

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI15写入1有效

1: 表示VDI15写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.30 VDI16端子功能选择

通讯地址: 0x171E

最小值: 0

最大值: 56

默认值: 0

设定值:

同H17.00。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.31 VDI16端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x171F

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示VDI16写入1有效

1: 表示VDI16写入值由0变为1时有效

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.92 通信VDO使能

通讯地址: 0x175C

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 不使能

1: 使能

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.93 上电后VDO默认值

通讯地址: 0x175D

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0: 无默认

1: VDI1默认值

2: VDI2默认值

4: VDI3默认值

8: VDI4默认值

16: VDI5默认值

32: VDI6默认值

64: VDI7默认值

128: VDI8默认值

256: VDI9默认值

512: VDI10默认值

1024: VDI11默认值

2048: VDI12默认值

4096: VDI13默认值

8192: VDI14默认值

16384: VDI15默认值

32768: VDI16默认值

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H17.32 VDO虚拟电平

通讯地址: 0x1720

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H17.33 VDO1端子功能选择

通讯地址: 0x1721

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- 0: 无定义
- 1: 伺服准备好
- 2: 电机旋转
- 3: 零速信号
- 4: 速度一致
- 5: 定位完成
- 6: 定位接近
- 7: 转矩限制
- 8: 速度限制
- 9: 抱闸
- 10: 警告
- 11: 故障
- 16: 原点回零完成
- 18: 转矩到达
- 19: 速度到达
- 25: 比较输出
- 30: 警告或故障输出
- 32: EDM输出

设定说明

-

H17.34 VDO1端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1722

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.35 VDO2端子功能选择

通讯地址: 0x1723

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.36 VDO2端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1724

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.37 VDO3端子功能选择

通讯地址: 0x1725

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.38 VDO3端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1726

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.39 VDO4端子功能选择

通讯地址: 0x1727

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.40 VDO4端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1728

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.41 VDO5端子功能选择

通讯地址: 0x1729

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.42 VDO5端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x172A

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.43 VDO6端子功能选择

通讯地址: 0x172B

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.44 VDO6端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x172C

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.45 VDO7端子功能选择

通讯地址: 0x172D

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.46 VDO7端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x172E

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.47 VDO8端子功能选择

通讯地址: 0x172F

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.48 VDO8端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1730

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.49 VDO9端子功能选择

通讯地址: 0x1731

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.50 VDO9端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1732

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.51 VDO10端子功能选择

通讯地址: 0x1733

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.52 VDO10端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1734

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.53 VDO11端子功能选择

通讯地址: 0x1735

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.54 VDO11端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1736

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.55 VDO12端子功能选择

通讯地址: 0x1737

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.56 VDO12端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1738

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.57 VDO13端子功能选择

通讯地址: 0x1739

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.58 VDO13端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x173A

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.59 VDO14端子功能选择

通讯地址: 0x173B

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.60 VDO14端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x173C

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.61 VDO15端子功能选择

通讯地址: 0x173D

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.62 VDO15端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x173E

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.63 VDO16端子功能选择

通讯地址: 0x173F

最小值: 0

最大值: 33

默认值: 0

设定值:

同H17.33。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H17.64 VDO16端子逻辑电平选择

通讯地址: 0x1740

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 表示有效时输出1

1: 表示有效时输出0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.17 H18 位置比较输出**H18.00 位置比较输出使能**

通讯地址: 0x1800

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 不使能

1: 使能(上升沿有效)

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H18.01 位置比较输出反馈来源

通讯地址: 0x1801

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 电机编码器反馈

1: 全闭环位置反馈

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H18.02 位置比较值分辨率

通讯地址: 0x1802

最小值: 0

最大值: 7

默认值: 0

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- 0: 24bit
- 1: 23bit
- 2: 22bit
- 3: 21bit
- 4: 20bit
- 5: 19bit
- 6: 18bit
- 7: 17bit

设定说明

-

H18.03 位置比较模式选择

通讯地址: 0x1803
 最小值: 0
 最大值: 2
 默认值: 0

设定值:

- 0: 单次比较模式
- 1: 循环比较模式
- 2: 定数循环比较模式

设定说明

-

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H18.04 以当前位置为零点

通讯地址: 0x1804
 最小值: 0
 最大值: 1
 默认值: 0

设定值:

- 0: 不使能
- 1: 使能(上升沿有效)

设定说明

-

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H18.05 位置比较输出宽度

通讯地址: 0x1805
 最小值: 0.1
 最大值: 204.7
 默认值: 0.1

设定值:

0.1ms~204.7ms

生效方式: 实时生效
 单位: ms
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

设定说明

-

H18.06 位置比较输出ABZ口极性选择

通讯地址: 0x1806

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

bit	名称	功能描述
0	OCZ输出逻辑	0: 正极性, 有效时输出高电平
		1: 负极性, 有效时输出低电平
1	Z输出逻辑	0: 正极性, 有效时输出高电平
		1: 负极性, 有效时输出低电平
2	A/B输出逻辑	0: 正极性, 有效时输出高电平
		1: 负极性, 有效时输出低电平

设定说明

-

H18.07 位置比较的起始点

通讯地址: 0x1807

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 40

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0~40

设定说明

-

H18.08 位置比较的终止点

通讯地址: 0x1808

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 40

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

0~40

设定说明

-

H18.09 位置比较当前状态

通讯地址: 0x1809

最小值: 0

最大值: 1024

默认值: 0

设定值:

0~1024

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H18.10 位置比较实时位置

通讯地址: 0x180A

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 不可更改

H18.12 位置比较零点偏置

通讯地址: 0x180C

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H18.14 位置比较输出延时补偿

通讯地址: 0x180E

最小值: -30

最大值: 30.00

默认值: 0.00

设定值:

-30.00us~30.00us

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: us

数据类型: 有符号16位

更改方式: 实时更改

H18.15 定数模式循环次数

通讯地址: 0x180F

生效方式: 实时生效

最小值: 1
 最大值: 65535
 默认值: 1
设定值:
 1~65535
设定说明
 -

单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H18.16 ABZ输出功能设置

通讯地址: 0x1810
 最小值: 0
 最大值: 65535
 默认值: 0
设定值:

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

bit	名称	功能描述
0	OCZ输出功能	0: 分频输出
		1: 位置比较
1	Z口输出功能	0: 分频输出
		1: 位置比较
2	A/B口输出功能	0: 分频输出
		1: 位置比较

设定说明

-

H18.17 定数模式完成次数

通讯地址: 0x1811
 最小值: 1
 最大值: 65535
 默认值: 1
设定值:
 1~65535
设定说明
 -

生效方式: -
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 不可更改

4.18 H19 目标位置参数

H19.00 位置比较1目标值

通讯地址: 0x1900
 最小值: -2147483648
 最大值: 2147483647

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H19.02 位置比较1属性值

通讯地址: 0x1902

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

bit	功能描述
0	正向穿越
1	负向穿越
2~5	保留
6	输出保持属性
7	DO1输出
8	DO2输出
9	DO3输出
10	DO4输出
12	分频A输出
13	分频B输出
14	分频Z输出
15	分频OCZ输出

设定说明

-

H19.03 位置比较2目标值

通讯地址: 0x1903

生效方式: 实时生效

最小值: -2147483648

单位: -

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 实时更改

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H19.05 位置比较2属性值

通讯地址: 0x1905

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
同H19.02。	
设定说明	
-	

H19.06 位置比较3目标值

通讯地址: 0x1906	生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
-2147483648~2147483647	
设定说明	
-	

H19.08 位置比较3属性值

通讯地址: 0x1908	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
同H19.02。	
设定说明	
-	

H19.09 位置比较4目标值

通讯地址: 0x1909	生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值:	
-2147483648~2147483647	
设定说明	
-	

H19.11 位置比较4属性值

通讯地址: 0x190B	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位

默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.12 位置比较5目标值

通讯地址: 0x190C
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.14 位置比较5属性值

通讯地址: 0x190E
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.15 位置比较6目标值

通讯地址: 0x190F
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.17 位置比较6属性值

通讯地址: 0x1911
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

同H19.02。

设定说明

-

H19.18 位置比较7目标值

通讯地址: 0x1912

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.20 位置比较7属性值

通讯地址: 0x1914

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.21 位置比较8目标值

通讯地址: 0x1915

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.23 位置比较8属性值

通讯地址: 0x1917

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H19.24 位置比较9目标值

通讯地址: 0x1918

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.26 位置比较9属性值

通讯地址: 0x191A

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.27 位置比较10目标值

通讯地址: 0x191B

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.29 位置比较10属性值

通讯地址: 0x191D

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.30 位置比较11目标值

通讯地址: 0x191E

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.32 位置比较11属性值

通讯地址: 0x1920

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.33 位置比较12目标值

通讯地址: 0x1921

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.35 位置比较12属性值

通讯地址: 0x1923

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.36 位置比较13目标值

通讯地址: 0x1924

生效方式: 实时生效

最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.38 位置比较13属性值

通讯地址:	0x1926	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.39 位置比较14目标值

通讯地址:	0x1927	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.41 位置比较14属性值

通讯地址:	0x1929	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.42 位置比较15目标值

通讯地址:	0x192A	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位

默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.44 位置比较15属性值

通讯地址: 0x192C
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.45 位置比较16目标值

通讯地址: 0x192D
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.47 位置比较16属性值

通讯地址: 0x192F
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.48 位置比较17目标值

通讯地址: 0x1930
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H19.50 位置比较17属性值

通讯地址: 0x1932

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.51 位置比较18目标值

通讯地址: 0x1933

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.53 位置比较18属性值

通讯地址: 0x1935

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.54 位置比较19目标值

通讯地址: 0x1936

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H19.56 位置比较19属性值

通讯地址: 0x1938

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.57 位置比较20目标值

通讯地址: 0x1939

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.59 位置比较20属性值

通讯地址: 0x193B

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.60 位置比较21目标值

通讯地址: 0x193C

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.62 位置比较21属性值

通讯地址: 0x193E

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.63 位置比较22目标值

通讯地址: 0x193F

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.65 位置比较22属性值

通讯地址: 0x1941

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.66 位置比较23目标值

通讯地址: 0x1942

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.68 位置比较23属性值

通讯地址: 0x1944

生效方式: 实时生效

最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.69 位置比较24目标值

通讯地址:	0x1945	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.71 位置比较24属性值

通讯地址:	0x1947	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.72 位置比较25目标值

通讯地址:	0x1948	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.74 位置比较25属性值

通讯地址:	0x194A	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位

默认值: 0
更改方式: 实时更改
设定值:
同H19.02。
设定说明
-

H19.75 位置比较26目标值

通讯地址: 0x194B
生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648
单位: -
最大值: 2147483647
数据类型: 有符号32位
默认值: 0
更改方式: 实时更改
设定值:
-2147483648~2147483647
设定说明
-

H19.77 位置比较26属性值

通讯地址: 0x194D
生效方式: 实时生效
最小值: 0
单位: -
最大值: 65535
数据类型: 无符号16位
默认值: 0
更改方式: 实时更改
设定值:
同H19.02。
设定说明
-

H19.78 位置比较27目标值

通讯地址: 0x194E
生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648
单位: -
最大值: 2147483647
数据类型: 有符号32位
默认值: 0
更改方式: 实时更改
设定值:
-2147483648~2147483647
设定说明
-

H19.80 位置比较27属性值

通讯地址: 0x1950
生效方式: 实时生效
最小值: 0
单位: -
最大值: 65535
数据类型: 无符号16位
默认值: 0
更改方式: 实时更改
设定值:

同H19.02。

设定说明

-

H19.81 位置比较28目标值

通讯地址: 0x1951

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.83 位置比较28属性值

通讯地址: 0x1953

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.84 位置比较29目标值

通讯地址: 0x1954

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.86 位置比较29属性值

通讯地址: 0x1956

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H19.87 位置比较30目标值

通讯地址: 0x1957

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.89 位置比较30属性值

通讯地址: 0x1959

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.90 位置比较31目标值

通讯地址: 0x195A

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.92 位置比较31属性值

通讯地址: 0x195C

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.93 位置比较32目标值

通讯地址: 0x195D

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.95 位置比较32属性值

通讯地址: 0x195F

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.96 位置比较33目标值

通讯地址: 0x1960

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.98 位置比较33属性值

通讯地址: 0x1962

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.99 位置比较34目标值

通讯地址: 0x1963

生效方式: 实时生效

最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.101 位置比较34属性值

通讯地址:	0x1965	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.102 位置比较35目标值

通讯地址:	0x1966	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H19.104 位置比较35属性值

通讯地址:	0x1968	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:	同H19.02。		
设定说明	-		

H19.105 位置比较36目标值

通讯地址:	0x1969	生效方式:	实时生效
最小值:	-2147483648	单位:	-
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位

默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.107 位置比较36属性值

通讯地址: 0x196B
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.108 位置比较37目标值

通讯地址: 0x196C
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 -2147483648~2147483647
设定说明
 -

H19.110 位置比较37属性值

通讯地址: 0x196E
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 同H19.02。
设定说明
 -

H19.111 位置比较38目标值

通讯地址: 0x196F
 生效方式: 实时生效
 最小值: -2147483648
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H19.113 位置比较38属性值

通讯地址: 0x1971

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.114 位置比较39目标值

通讯地址: 0x1972

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H19.116 位置比较39属性值

通讯地址: 0x1974

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H19.117 位置比较40目标值

通讯地址: 0x1975

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H19.119 位置比较40属性值

通讯地址: 0x1977

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

同H19.02。

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.19 H24 PN总线通信参数**H24.00 报文号选择[PN922]**

通讯地址: 0x2400

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 3

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H24.01 心跳报警阈值[PN925]

通讯地址: 0x2401

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 5

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.02 故障消息计数器[PN944]

通讯地址: 0x2402

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

0~65535

设定说明

-

H24.03 故障号[PN947]

通讯地址: 0x2403

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: -

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H24.04 故障序号

通讯地址: 0x2404

最小值: 0

最大值: 63

默认值: 0

设定值:

0~63

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.05 故障状况计数器[PN952]

通讯地址: 0x2405

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.06 传感器首部[PN979[0]]

通讯地址: 0x2406

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 20754

设定值:

0~4294967295

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

设定说明

-

H24.08 传感器类型[PN979[1]]

通讯地址: 0x2408

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 2147483650

设定值:

0~4294967295

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

H24.10 传感器分辨率[PN979[2]]

通讯地址: 0x240A

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 256

设定值:

0~4294967295

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

H24.12 传感器G1_X1ST1移位因子[PN979[3]]

通讯地址: 0x240C

最小值: 0

最大值: 24

默认值: 15

设定值:

0~24

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

H24.14 传感器G1_X1ST2移位因子[PN979[4]]

通讯地址: 0x240E

最小值: 0

最大值: 24

默认值: 15

设定值:

0~24

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

H24.16 传感器多圈圈数[PN979[5]]

通讯地址: 0x2410

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 512

设定值:

0~4294967295

设定说明

-

生效方式: 再上电生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 停机更改

H24.19 同步周期

通讯地址: 0x2413

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 999

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H24.20 网络参数写入标志

通讯地址: 0x2414

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 0

设定值:

0~3

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.22 IP地址

通讯地址: 0x2416

最小值: 0

最大值: 0

默认值: 0

设定值:

0~0

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H24.24 子网掩码

通讯地址: 0x2418

生效方式: 实时生效

最小值: 0	单位: -
最大值: 0	数据类型: 无符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0~0	
设定说明 -	

H24.26 默认网关

通讯地址: 0x241A	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 0	数据类型: 无符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改
设定值: 0~0	
设定说明 -	

H24.28 AC1速度反馈选择

通讯地址: 0x241C	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 1	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改
设定值: 0: 普通 1: 高精度	
设定说明 -	

H24.32 DSC位置环增益选择

通讯地址: 0x2420	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 3	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 停机更改
设定值: 0: 本地位置环增益 1: PLC位置环增益 3: DSC手动调整	
设定说明 -	

H24.35 850报文自定义发送

通讯地址: 0x2423

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 无定义

1: VDO

2: 外部DI状态

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.36 850用户自定义接收

通讯地址: 0x2424

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 无定义

1: VDI

2: 外部DO状态

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.37 附加报文

通讯地址: 0x2425

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.38 用户自定义接收字

通讯地址: 0x2426

最小值: 0

最大值: 2

默认值: 0

设定值:

0: 无功能

1: 附加转矩

2: 强制DO输出

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H24.39 用户自动以发送字

通讯地址: 0x2427

最小值: 0

最大值: 3

默认值: 0

设定值:

0: 无功能

1: 实际转矩

2: 实际电流值

3: DI状态

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.41 设备名称丢失报警使能

通讯地址: 0x2429

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0~1

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.42 掉线检测连续次数

通讯地址: 0x242A

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 8

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.43 通讯超时时间

通讯地址: 0x242B

最小值: 1

最大值: 65535

默认值: 1000

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

1~65535

设定说明

-

H24.44 FPGA同步检测偏差阈值

通讯地址: 0x242C

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 3000

设定值:

0ns~65535ns

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ns

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.45 MAC地址

通讯地址: 0x242D

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.46 MAC地址

通讯地址: 0x242E

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.47 MAC地址

通讯地址: 0x242F

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H24.33 DSC位置反馈超前的SYNC个数

通讯地址: 0x2421

最小值: 0

最大值: 16

默认值: 1

设定值:

0~16

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H24.34 环路增益选择开关

通讯地址: 0x2422

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: 根据DSC增益匹配刚性表

1: 根据H09_01匹配刚性表

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24.48 DSC位置环增益系数

通讯地址: 0x2430

最小值: 1

最大值: 31

默认值: 4

设定值:

1~31

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

H24_48 DSC位置环增益系数

通讯地址: 0x2430

最小值: 1

最大值: 31

默认值: 10

设定值:

1~31

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

设定说明

-

4.20 H25 AC3控制参数

H25.00 EPOS最大速度值

通讯地址: 0x2500

最小值: 1

最大值: 40000000

默认值: 30000

设定值:

1LU/min~40000000LU/min

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.02 EPOS最大加速度

通讯地址: 0x2502

最小值: 1

最大值: 2000000

默认值: 100

设定值:

1LU/s/s~2000000LU/s/s

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/s/s

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.04 EPOS最大减速度

通讯地址: 0x2504

最小值: 1

最大值: 2000000

默认值: 100

设定值:

1LU/s/s~2000000LU/s/s

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/s/s

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.06 EPOS斜坡减速度

通讯地址: 0x2506

最小值: 1

最大值: 2000000

默认值: 100

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/s/s

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

1LU/s/s~2000000LU/s/s

设定说明

-

H25.10 EPOS定位到达阈值

通讯地址: 0x250A

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 7

设定值:

0LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1LU

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.12 EPOS定位到达窗口时间

通讯地址: 0x250C

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0ms~2147483647ms

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: ms

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.14 Jog1

通讯地址: 0x250E

最小值: -40000000

最大值: 40000000

默认值: -300

设定值:

-40000000LU/min~40000000LU/min

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H25.16 Jog2

通讯地址: 0x2510

最小值: -40000000

最大值: 40000000

默认值: 300

设定值:

-40000000LU/min~40000000LU/min

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H25.18 EPOS-Jog1位置增量

通讯地址: 0x2512
 最小值: 0
 最大值: 2147483648
 默认值: 1000

生效方式: 实时生效
 单位: LU
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 0LU~2147483648LU

设定说明

-

H25.20 EPOS-Jog2位置增量

通讯地址: 0x2514
 最小值: 0
 最大值: 2147483648
 默认值: 1000

生效方式: 实时生效
 单位: LU
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 0LU~2147483648LU

设定说明

-

H25.22 回原类型

通讯地址: 0x2516
 最小值: -2
 最大值: 35
 默认值: 0

生效方式: 实时生效
 单位: -
 数据类型: 有符号16位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 -2~35

设定说明

-

H25.23 回原高速速度

通讯地址: 0x2517
 最小值: 0
 最大值: 40000000
 默认值: 5000

生效方式: 实时生效
 单位: 1000LU/min
 数据类型: 无符号32位
 更改方式: 实时更改

设定值:
 0LU/min~40000000LU/min

设定说明

-

H25.25 回原低速速度

通讯地址: 0x2519

最小值: 0

最大值: 40000000

默认值: 300

设定值:

0LU/min~40000000LU/min

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H25.27 回原加减速倍率

通讯地址: 0x251B

最小值: 0.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

0.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.21 H27 程序段参数**H27.00 当前段**

通讯地址: 0x2700

最小值: 0

最大值: 15

默认值: 0

设定值:

0~15

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H27.01 第0段任务

通讯地址: 0x2701

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

- 1: 定位
- 2: 固定挡块
- 3: 正向循环
- 4: 负向循环
- 5: 等待
- 6: 转到
- 7: 设置IO
- 8: 复位IO

设定说明

-

H27.02 第1段任务

通讯地址: 0x2702

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.03 第2段任务

通讯地址: 0x2703

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.04 第3段任务

通讯地址: 0x2704

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.05 第4段任务

通讯地址: 0x2705

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.06 第5段任务

通讯地址: 0x2706

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.07 第6段任务

通讯地址: 0x2707

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.08 第7段任务

通讯地址: 0x2708

最小值: 1

最大值: 8

默认值: 1

设定值:

同H27.01。

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.09 第8段任务

通讯地址: 0x2709

生效方式: 停机生效

最小值: 1	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 实时更改
设定值: 同H27.01。	
设定说明 -	

H27.10 第9段任务

通讯地址: 0x270A	生效方式: 停机生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 实时更改
设定值: 同H27.01。	
设定说明 -	

H27.11 第10段任务

通讯地址: 0x270B	生效方式: 停机生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 实时更改
设定值: 同H27.01。	
设定说明 -	

H27.12 第11段任务

通讯地址: 0x270C	生效方式: 停机生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位
默认值: 1	更改方式: 实时更改
设定值: 同H27.01。	
设定说明 -	

H27.13 第12段任务

通讯地址: 0x270D	生效方式: 停机生效
最小值: 1	单位: -
最大值: 8	数据类型: 无符号16位

默认值: 1
设定值:
 同H27.01。
设定说明
 -

更改方式: 实时更改

H27.14 第13段任务

通讯地址: 0x270E
 最小值: 1
 最大值: 8
 默认值: 1
设定值:
 同H27.01。
设定说明
 -

生效方式: 停机生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H27.15 第14段任务

通讯地址: 0x270F
 最小值: 1
 最大值: 8
 默认值: 1
设定值:
 同H27.01。
设定说明
 -

生效方式: 停机生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H27.16 第15段任务

通讯地址: 0x2710
 最小值: 1
 最大值: 8
 默认值: 1
设定值:
 同H27.01。
设定说明
 -

生效方式: 停机生效
 单位: -
 数据类型: 无符号16位
 更改方式: 实时更改

H27.17 第0段位置

通讯地址: 0x2711
 最小值: -2147483648
 最大值: 2147483647
 默认值: 0
设定值:

生效方式: 停机生效
 单位: 1LU
 数据类型: 有符号32位
 更改方式: 实时更改

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

H27.19 第1段位置

通讯地址: 0x2713

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.21 第2段位置

通讯地址: 0x2715

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.23 第3段位置

通讯地址: 0x2717

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.25 第4段位置

通讯地址: 0x2719

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H27.27 第5段位置

通讯地址: 0x271B

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.29 第6段位置

通讯地址: 0x271D

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.31 第7段位置

通讯地址: 0x271F

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.33 第8段位置

通讯地址: 0x2721

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1LU

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H27.35 第9段位置

通讯地址: 0x2723	生效方式: 停机生效
最小值: -2147483648	单位: 1LU
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
-2147483648LU~2147483647LU

设定说明
-

H27.37 第10段位置

通讯地址: 0x2725	生效方式: 停机生效
最小值: -2147483648	单位: 1LU
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
-2147483648LU~2147483647LU

设定说明
-

H27.39 第11段位置

通讯地址: 0x2727	生效方式: 停机生效
最小值: -2147483648	单位: 1LU
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
-2147483648LU~2147483647LU

设定说明
-

H27.41 第12段位置

通讯地址: 0x2729	生效方式: 停机生效
最小值: -2147483648	单位: 1LU
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 实时更改

设定值:
-2147483648LU~2147483647LU

设定说明
-

H27.43 第13段位置

通讯地址: 0x272B	生效方式: 停机生效
--------------	------------

最小值:	-2147483648	单位:	1LU
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

H27.45 第14段位置

通讯地址:	0x272D	生效方式:	停机生效
最小值:	-2147483648	单位:	1LU
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

H27.47 第15段位置

通讯地址:	0x272F	生效方式:	停机生效
最小值:	-2147483648	单位:	1LU
最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	实时更改

设定值:

-2147483648LU~2147483647LU

设定说明

-

H27.49 第0段速度

通讯地址:	0x2731	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	1000LU/min
最大值:	4294967295	数据类型:	无符号32位
默认值:	600	更改方式:	实时更改

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

H27.51 第1段速度

通讯地址:	0x2733	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	1000LU/min
最大值:	4294967295	数据类型:	无符号32位

默认值: 600
更改方式: 实时更改
设定值:
0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
-

H27.53 第2段速度

通讯地址: 0x2735
生效方式: 停机生效
最小值: 0
单位: 1000LU/min
最大值: 4294967295
数据类型: 无符号32位
默认值: 600
更改方式: 实时更改
设定值:
0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
-

H27.55 第3段速度

通讯地址: 0x2737
生效方式: 停机生效
最小值: 0
单位: 1000LU/min
最大值: 4294967295
数据类型: 无符号32位
默认值: 600
更改方式: 实时更改
设定值:
0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
-

H27.57 第4段速度

通讯地址: 0x2739
生效方式: 停机生效
最小值: 0
单位: 1000LU/min
最大值: 4294967295
数据类型: 无符号32位
默认值: 600
更改方式: 实时更改
设定值:
0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
-

H27.59 第5段速度

通讯地址: 0x273B
生效方式: 停机生效
最小值: 0
单位: 1000LU/min
最大值: 4294967295
数据类型: 无符号32位
默认值: 600
更改方式: 实时更改
设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

H27.61 第6段速度

通讯地址: 0x273D

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.63 第7段速度

通讯地址: 0x273F

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.65 第8段速度

通讯地址: 0x2741

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.67 第9段速度

通讯地址: 0x2743

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H27.69 第10段速度

通讯地址: 0x2745

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.71 第11段速度

通讯地址: 0x2747

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.73 第12段速度

通讯地址: 0x2749

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H27.75 第13段速度

通讯地址: 0x274B

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 600

设定值:

0LU/min~4294967295LU/min

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: 1000LU/min

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

- H27.77 第14段速度**
 通讯地址: 0x274D
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: 1000LU/min
 最大值: 4294967295
 数据类型: 无符号32位
 默认值: 600
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
 -
- H27.79 第15段速度**
 通讯地址: 0x274F
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: 1000LU/min
 最大值: 4294967295
 数据类型: 无符号32位
 默认值: 600
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0LU/min~4294967295LU/min
设定说明
 -
- H27.81 第0段加速度倍率**
 通讯地址: 0x2751
 生效方式: 停机生效
 最小值: 1.00
 单位: %
 最大值: 100.00
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 100.00
 更改方式: 实时更改
设定值:
 1.00%~100.00%
设定说明
 -
- H27.82 第1段加速度倍率**
 通讯地址: 0x2752
 生效方式: 停机生效
 最小值: 1.00
 单位: %
 最大值: 100.00
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 100.00
 更改方式: 实时更改
设定值:
 1.00%~100.00%
设定说明
 -
- H27.83 第2段加速度倍率**
 通讯地址: 0x2753
 生效方式: 停机生效

最小值: 1.00
最大值: 100.00
默认值: 100.00
设定值:
1.00%~100.00%
设定说明
-

单位: %
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

H27.84 第3段加速度倍率

通讯地址: 0x2754
最小值: 1.00
最大值: 100.00
默认值: 100.00
设定值:
1.00%~100.00%
设定说明
-

生效方式: 停机生效
单位: %
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

H27.85 第4段加速度倍率

通讯地址: 0x2755
最小值: 1.00
最大值: 100.00
默认值: 100.00
设定值:
1.00%~100.00%
设定说明
-

生效方式: 停机生效
单位: %
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

H27.86 第5段加速度倍率

通讯地址: 0x2756
最小值: 1.00
最大值: 100.00
默认值: 100.00
设定值:
1.00%~100.00%
设定说明
-

生效方式: 停机生效
单位: %
数据类型: 无符号16位
更改方式: 实时更改

H27.87 第6段加速度倍率

通讯地址: 0x2757
最小值: 1.00
最大值: 100.00

生效方式: 停机生效
单位: %
数据类型: 无符号16位

默认值: 100.00

更改方式: 实时更改

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

H27.88 第7段加速度倍率

通讯地址: 0x2758

生效方式: 停机生效

最小值: 1.00

单位: %

最大值: 100.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 100.00

更改方式: 实时更改

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

H27.89 第8段加速度倍率

通讯地址: 0x2759

生效方式: 停机生效

最小值: 1.00

单位: %

最大值: 100.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 100.00

更改方式: 实时更改

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

H27.90 第9段加速度倍率

通讯地址: 0x275A

生效方式: 停机生效

最小值: 1.00

单位: %

最大值: 100.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 100.00

更改方式: 实时更改

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

H27.91 第10段加速度倍率

通讯地址: 0x275B

生效方式: 停机生效

最小值: 1.00

单位: %

最大值: 100.00

数据类型: 无符号16位

默认值: 100.00

更改方式: 实时更改

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

H27.92 第11段加速度倍率

通讯地址: 0x275C

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.93 第12段加速度倍率

通讯地址: 0x275D

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.94 第13段加速度倍率

通讯地址: 0x275E

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H27.95 第14段加速度倍率

通讯地址: 0x275F

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H27.96 第15段加速度倍率

通讯地址: 0x2760

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

4.22 H28 程序段参数**H28.00 第0段减速度倍率**

通讯地址: 0x2800

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.01 第1段减速度倍率

通讯地址: 0x2801

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.02 第2段减速度倍率

通讯地址: 0x2802

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

1.00%~100.00%

设定说明

-

H28.03 第3段减速度倍率

通讯地址: 0x2803

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.04 第4段减速度倍率

通讯地址: 0x2804

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.05 第5段减速度倍率

通讯地址: 0x2805

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.06 第6段减速度倍率

通讯地址: 0x2806

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H28.07 第7段减速度倍率

通讯地址: 0x2807

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.08 第8段减速度倍率

通讯地址: 0x2808

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.09 第9段减速度倍率

通讯地址: 0x2809

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.10 第10段减速度倍率

通讯地址: 0x280A

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.11 第11段减速度倍率

通讯地址: 0x280B

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.12 第12段减速度倍率

通讯地址: 0x280C

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.13 第13段减速度倍率

通讯地址: 0x280D

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.14 第14段减速度倍率

通讯地址: 0x280E

最小值: 1.00

最大值: 100.00

默认值: 100.00

设定值:

1.00%~100.00%

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: %

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.15 第15段减速度倍率

通讯地址: 0x280F

生效方式: 停机生效

最小值:	1.00	单位:	%
最大值:	100.00	数据类型:	无符号16位
默认值:	100.00	更改方式:	实时更改
设定值:			
	1.00%~100.00%		
设定说明			
-			

H28.16 第0段任务模式

通讯地址:	0x2810	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
-			

H28.17 第1段任务模式

通讯地址:	0x2811	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
-			

H28.18 第2段任务模式

通讯地址:	0x2812	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
-			

H28.19 第3段任务模式

通讯地址:	0x2813	生效方式:	停机生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位

默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H28.20 第4段任务模式

通讯地址: 0x2814
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H28.21 第5段任务模式

通讯地址: 0x2815
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H28.22 第6段任务模式

通讯地址: 0x2816
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H28.23 第7段任务模式

通讯地址: 0x2817
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

0~65535

设定说明

-

H28.24 第8段任务模式

通讯地址: 0x2818

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.25 第9段任务模式

通讯地址: 0x2819

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.26 第10段任务模式

通讯地址: 0x281A

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.27 第11段任务模式

通讯地址: 0x281B

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H28.28 第12段任务模式

通讯地址: 0x281C

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.29 第13段任务模式

通讯地址: 0x281D

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.30 第14段任务模式

通讯地址: 0x281E

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.31 第15段任务模式

通讯地址: 0x281F

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 实时更改

H28.32 第0段任务参数

通讯地址: 0x2820

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.34 第1段任务参数

通讯地址: 0x2822

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.36 第2段任务参数

通讯地址: 0x2824

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.38 第3段任务参数

通讯地址: 0x2826

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.40 第4段任务参数

通讯地址: 0x2828

生效方式: 停机生效

最小值: 0
最大值: 2147483647
默认值: 0

单位: -
数据类型: 有符号32位
更改方式: 实时更改

设定值:
0~2147483647

设定说明

-

H28.42 第5段任务参数

通讯地址: 0x282A
最小值: 0
最大值: 2147483647
默认值: 0

生效方式: 停机生效
单位: -
数据类型: 有符号32位
更改方式: 实时更改

设定值:
0~2147483647

设定说明

-

H28.44 第6段任务参数

通讯地址: 0x282C
最小值: 0
最大值: 2147483647
默认值: 0

生效方式: 停机生效
单位: -
数据类型: 有符号32位
更改方式: 实时更改

设定值:
0~2147483647

设定说明

-

H28.46 第7段任务参数

通讯地址: 0x282E
最小值: 0
最大值: 2147483647
默认值: 0

生效方式: 停机生效
单位: -
数据类型: 有符号32位
更改方式: 实时更改

设定值:
0~2147483647

设定说明

-

H28.48 第8段任务参数

通讯地址: 0x2830
最小值: 0
最大值: 2147483647

生效方式: 停机生效
单位: -
数据类型: 有符号32位

默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~2147483647
设定说明
 -

H28.50 第9段任务参数

通讯地址: 0x2832
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~2147483647
设定说明
 -

H28.52 第10段任务参数

通讯地址: 0x2834
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~2147483647
设定说明
 -

H28.54 第11段任务参数

通讯地址: 0x2836
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:
 0~2147483647
设定说明
 -

H28.56 第12段任务参数

通讯地址: 0x2838
 生效方式: 停机生效
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 2147483647
 数据类型: 有符号32位
 默认值: 0
 更改方式: 实时更改
设定值:

0~2147483647

设定说明

-

H28.58 第13段任务参数

通讯地址: 0x283A

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.60 第14段任务参数

通讯地址: 0x283C

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.62 第15段任务参数

通讯地址: 0x283E

最小值: 0

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

0~2147483647

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 实时更改

H28.64 固定挡块监控窗口

通讯地址: 0x2840

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 0

设定值:

0~4294967295

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

设定说明

-

H28.66 固定挡块最大跟随误差

通讯地址: 0x2842

最小值: 0

最大值: 4294967295

默认值: 0

设定值:

0~4294967295

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号32位

更改方式: 实时更改

H28.68 外部触发来源

通讯地址: 0x2844

最小值: 0

最大值: 1

默认值: 0

设定值:

0: STW1.bit13触发

1: DI触发

设定说明

-

生效方式: 停机生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 停机更改

4.23 H29 PN报文值**H29.00 控制字1 (STW1)**

通讯地址: 0x2900

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

- bit0: 1 = 可以使能脉冲; 0 = OFF1 斜坡停机, 消除脉冲, 准备接通就绪
- bit1: 1 = 无OFF2 (可以使能脉冲) ; 0 = OFF2 惯性停机 立即消除脉冲 并禁止接通
- bit2: 1 = 无OFF3(可以使能脉冲) ; 0 = OFF3 快速停机 P1135制动, 消除脉冲 并禁止接通
- bit3: 1 = 允许使能 0 = 禁止运行(消除脉冲)
- bit4: 1 = 可以使用斜坡函数发生器 0 = 禁用斜坡函数发生器
- bit5: 1 = 继续斜坡函数发生器 0 = 冻结斜坡函数发生器输出
- bit6: 1 = 使能设定值 0 = 禁止设定值(斜坡函数发生器的输入为0)
- bit7: 上升沿有效 应答故障
- bit8: JOG1
- bit9: JOG2
- bit10: 1 = 通过PLC控制
- bit11: 保留
- bit12: 保留
- bit13: 保留
- bit14: 保留
- bit15: 保留

设定说明

-

H29.01 控制字2 (STW2)

通讯地址: 0x2901	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H29.02 速度设定值A(VEL_NSOLL_A)

通讯地址: 0x2902	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H29.04 速度设定值B(VEL_NSOLL_B)

通讯地址: 0x2904	生效方式: 实时生效
--------------	------------

最小值: -2147483648	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H29.06 编码器控制字 (G1_STW)

通讯地址: 0x2906	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

bit0: bit7=0时, 搜索参考点1; bit7=1时, 测量指针1

bit1: bit7=0时, 搜索参考点2; bit7=1时, 测量指针2

bit2: bit7=0时, 搜索参考点3; bit7=1时, 测量指针3

bit3: bit7=0时, 搜索参考点4; bit7=1时, 测量指针4

bit4: bit4~bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作

bit5: bit4~bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作

bit6: bit4~bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作

bit7: 模式选择 1 = 实时测量 0 = 搜索参考点

bit8: 保留

bit9: 保留

bit10: 保留

bit11: 零位设置模式 0 = 绝对位置 1 = 相对位置设置

bit12: 上升沿有效 请求设置零位

bit13: 上升沿有效 请求对G1_XIST2 中的绝对位置进行周期传输

bit14: 驻留编码器

bit15: 上升沿有效 应答编码器故障

设定说明

-

H29.07 位置偏差 (XERR)

通讯地址: 0x2907	生效方式: -
最小值: -2147483648	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H29.09 位置环增益 (KPC)

通讯地址: 0x2909

生效方式: -

最小值: -2147483648

单位: -

最大值: 2147483647

数据类型: 有符号32位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

H29.11 位置控制字1 (POS_STW1)

通讯地址: 0x290B

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

bit0: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit1: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit2: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit3: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit4: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit5: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序

bit6: 保留

bit7: 保留

bit8: 1 = 绝对位置定位 0 = 相对定位

bit9: 1 = 正方向

bit10: 1 = 负方向

bit11: 保留

bit12: 1 = 持续传输 0 = 以运行程序段(STW1.6)上升沿激活MDI程序段更改

bit13: 保留

bit14: 1 = 已选择设置信号 0 = 已选择定位信号

bit15: 1 = MDI子模式 0 = 程序段子模式

设定说明

-

H29.12 MDI位置设定(EPOS)

通讯地址: 0x290C

生效方式: 实时生效

最小值: -2147483648

单位: -

最大值:	2147483647	数据类型:	有符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	-2147483648~2147483647		
设定说明	-		

H29.14 MDI速度设定(EPOS)

通讯地址:	0x290E	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	4294967295	数据类型:	无符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~4294967295		
设定说明	-		

H29.16 MDI加速度倍率(EPOS)

通讯地址:	0x2910	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H29.17 MDI减速度倍率(EPOS)

通讯地址:	0x2911	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:	0~65535		
设定说明	-		

H29.18 MDI模式(EPOS)

通讯地址:	0x2912	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:

- bit0: 1 = 绝对位置定位 0 = 相对定位
- bit1: 1 = 正方向
- bit2: 1 = 负方向
- bit3: 保留
- bit4: 保留
- bit5: 保留
- bit6: 保留
- bit7: 保留
- bit8: 保留
- bit9: 保留
- bit10: 保留
- bit11: 保留
- bit12: 保留
- bit13: 保留
- bit14: 保留
- bit15: 保留

设定说明

-

H29.19 位置控制字2 (POS_STW2)

通讯地址: 0x2913

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

设定值:

- bit0: 1 = 跟踪模式生效
- bit1: 1 = 设置参考点
- bit2: 1 = 参考点挡块生效
- bit3: 保留
- bit4: 保留
- bit5: 1 = JOG 增量定位生效 0 = 速度生效
- bit6: 保留
- bit7: 保留
- bit8: 保留
- bit9: 1 = 开始反向搜索参考点 0 = 开始正向搜索参考点
- bit10: 保留
- bit11: 保留
- bit12: 保留
- bit13: 保留
- bit14: 1 = 软限位开关激活
- bit15: 1 = 停止挡块激活

设定说明

-

H29.20 位置速度倍率(EPOS)

通讯地址: 0x2914

最小值: 0

最大值: 65535

默认值: 0

设定值:

0~65535

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H29.22 转矩降低值 (MOMRED)

通讯地址: 0x2916

最小值: 0

最大值: 16363

默认值: 0

设定值:

0~16363

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 无符号16位

更改方式: 不可更改

H29.23 转矩给定值 (AdditiveTorque)

通讯地址: 0x2917

最小值: -32768

最大值: 32767

默认值: 0

设定值:

-32768~32767

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H29.24 转矩上限限制 (UpperLimit)

通讯地址: 0x2918

最小值: -32768

最大值: 32767

默认值: 0

设定值:

-32768~32767

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H29.25 转矩下限限制 (LowerLimit)

通讯地址: 0x2919

生效方式: 实时生效

最小值: -32768

单位: -

最大值: 32767

数据类型: 有符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

-32768~32767

设定说明

-

H29.50 状态字1 (ZSW1)

通讯地址: 0x2932

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

bit0: 1 = 准备接通就绪 驱动器控制电接通, 初始化完成

bit1: 1 = 运行就绪 主回路供电

bit2: 1 = 运行使能

bit3: 1 = 故障

bit4: 1 = 自由停车无效(OFF2无效) 0 = 自由停车有效(OFF2有效)

bit5: 1 = 快速停车无效(OFF3无效) 0 = 快速停车有效(OFF3有效)

bit6: 1 = 禁止接通生效

bit7: 1 = 存在报警

bit8: 保留

bit9: 1 = PLC控制请求

bit10: 保留

bit11: 保留

bit12: 保留

bit13: 保留

bit14: 1 = 电机正向旋转 ($n_{act} \geq 0$) ,1, 电机反向旋转 ($n_{act} < 0$)

bit15: 1 = 功率单元无过热过载报警

设定说明

-

H29.51 状态字2 (ZSW2)

通讯地址: 0x2933

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

bit0: 保留
bit1: 保留
bit2: 保留
bit3: 保留
bit4: 保留
bit5: 保留
bit6: 保留
bit7: 保留
bit8: 保留
bit9: 保留
bit10: 保留
bit11: 保留
bit12: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC
bit13: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC
bit14: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC
bit15: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC

设定说明

-

H29.52 速度实际值A(VEL_NIST_A)

通讯地址: 0x2934

最小值: -32768

最大值: 32767

默认值: 0

设定值:

-32768~32767

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号16位

更改方式: 不可更改

H29.53 速度实际值B(VEL_NIST_B)

通讯地址: 0x2935

最小值: -2147483648

最大值: 2147483647

默认值: 0

设定值:

-2147483648~2147483647

设定说明

-

生效方式: 实时生效

单位: -

数据类型: 有符号32位

更改方式: 不可更改

H29.55 编码器状态字 (G1_ZSW)

通讯地址: 0x2937

最小值: 0

生效方式: 实时生效

单位: -

最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:

- bit0: 1 = 功能1被激活
- bit1: 1 = 功能2被激活
- bit2: 1 = 功能3被激活
- bit3: 1 = 功能4被激活
- bit4: 1 = 实际值1可读
- bit5: 1 = 实际值2可读
- bit6: 1 = 实际值3可读
- bit7: 1 = 实际值4可读
- bit8: 探针1
- bit9: 探针2
- bit10: 保留
- bit11: 应答编码器故障
- bit12: 设置零位应答
- bit13: G1_XIST2 中的绝对位置进行周期传输
- bit14: 驻留编码器激活
- bit15: 编码器故障

设定说明

-

H29.56 编码器1位置实际值1(G1_XIST1)

通讯地址:	0x2938	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	0	数据类型:	无符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:

0~0

设定说明

-

H29.58 编码器1位置实际值2(G1_XIST2)

通讯地址:	0x293A	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	0	数据类型:	无符号32位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:

0~0

设定说明

-

H29.60 位置状态字1 (POS_ZSW1)

通讯地址: 0x293C

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

bit0: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit1: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit2: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit3: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit4: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit5: bit0 ~ bit5 生效的运行程序段 IS620F总共支持16段

bit6: 保留

bit7: 保留

bit8: 1 = 负向停止挡块生效

bit9: 1 = 正向停止挡块生效

bit10: 1 = JOG生效

bit11: 1 = 主动回参考点生效

bit12: 保留

bit13: 1 = 运行程序段生效

bit14: 1 = 设置生效

bit15: 1 = MDI 生效 0 = MDI 无效

设定说明

-

H29.61 位置状态字2 (POS_ZSW2)

通讯地址: 0x293D

生效方式: 实时生效

最小值: 0

单位: -

最大值: 65535

数据类型: 无符号16位

默认值: 0

更改方式: 不可更改

设定值:

- bit0: 1 = 跟踪模式生效
- bit1: 1 = 速度限制生效
- bit2: 1 = 设定值可用
- bit3: 保留
- bit4: 1= 轴正向移动
- bit5: 1 = 轴反向移动
- bit6: 1 = 到达负向软限位开关
- bit7: 1 = 到达正向软限位开关
- bit8: 1 = 位置实际值 <= 限位开关位置1
- bit9: 1 = 位置实际值 <= 限位开关位置2
- bit10: 1 = 通过运行程序段设置的直接输出1
- bit11: 1 = 通过运行程序段设置的直接输出2
- bit12: 1 = 已到达固定停止点
- bit13: 1 = 已到达固定停止点夹紧扭矩
- bit14: 1 = 运行到固定停止点生效
- bit15: 1 = 运行指令生效

设定说明

-

H29.67 转矩实际值 (ActualTorque)

通讯地址: 0x2943	生效方式: 实时生效
最小值: 32768	单位: -
最大值: 32767	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

32768~32767

设定说明

-

H29.21 111报文用户自定义接收字

通讯地址: 0x2915	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:

0~65535

设定说明

-

H29.26 850附加报文用户自定义接收字

通讯地址: 0x291A	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -

最大值:	-1	数据类型:	有符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:			
	0~-1		
设定说明			
	-		

H29.27 消息字 (EPOS_MELDW)

通讯地址:	0x291B	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	-1	数据类型:	有符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~-1		
设定说明			
	-		

H29.63 111报文用户自定义发送字

通讯地址:	0x293F	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
	-		

H29.65 故障码(FaultCode)

通讯地址:	0x2941	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
	-		

H29.66 警告码(WarnCode)

通讯地址:	0x2942	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	不可更改

设定值:
0~65535
设定说明
-

H29.68 850附加报文用户自定义发送字

通讯地址: 0x2944	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
0~65535
设定说明
-

H29.69 XIST_A位置反馈

通讯地址: 0x2945	生效方式: 实时生效
最小值: -2147483648	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 有符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
-2147483648~2147483647
设定说明
-

H29.90 模态轴模数

通讯地址: 0x295A	生效方式: 实时生效
最小值: 0	单位: -
最大值: 2147483647	数据类型: 无符号32位
默认值: 0	更改方式: 不可更改

设定值:
0~2147483647
设定说明
-

4.24 H30 通讯读取相关变量

H30.00 通讯读取伺服状态

通讯地址: 0x3000	生效方式: -
最小值: 0	单位: -
最大值: 65535	数据类型: 无符号16位

默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H30.01 通讯读取DO功能状态1

通讯地址: 0x3001
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

H30.02 通讯读取DO功能状态2

通讯地址: 0x3002
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535+H941
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535+H941
设定说明
 -

H30.03 通讯读取输入脉冲指令采样值

通讯地址: 0x3003
 生效方式: -
 最小值: 0
 单位: -
 最大值: 65535
 数据类型: 无符号16位
 默认值: 0
 更改方式: 不可更改
设定值:
 0~65535
设定说明
 -

4.25 H31 通信给定

H31.00 通讯给定VDI虚拟电平

通讯地址: 0x3100
 生效方式: 实时生效
 最小值: 0
 单位: -

最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
	-		

H31.04 通讯给定DO输出状态

通讯地址:	0x3104	生效方式:	实时生效
最小值:	0	单位:	-
最大值:	65535	数据类型:	无符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	0~65535		
设定说明			
	-		

H31.05 通讯给定AO输出

通讯地址:	0x3105	生效方式:	实时生效
最小值:	-10000	单位:	mV
最大值:	10000	数据类型:	有符号16位
默认值:	0	更改方式:	实时更改
设定值:			
	-10000mV~10000mV		
设定说明			
	-		

H31.09 通讯给定速度指令

通讯地址:	0x3109	生效方式:	实时生效
最小值:	-6000	单位:	rpm
最大值:	6000.000	数据类型:	有符号32位
默认值:	0.000	更改方式:	实时更改
设定值:			
	-6000.000rpm~6000.000rpm		
设定说明			
	-		

H31.11 通讯给定转矩指令

通讯地址:	0x310B	生效方式:	实时生效
最小值:	-100	单位:	%
最大值:	100.000	数据类型:	有符号32位
默认值:	0.000	更改方式:	实时更改

设定值:

-100.000%~100.000%

设定说明

-

5 参数一览表

5.1 H00组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H00.00	2000-01h	电机编号	0~65535	14101	-	停机更改	第114页 “ H00.00”
H00.02	2000-03h	非标号	0.00~4294967295.00	0.00	-	不可更改	第114页 “ H00.02”
H00.04	2000-05h	编码器版本号	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第114页 “ H00.04”
H00.05	2000-06h	总线电机编号	0~65535	0	-	不可更改	第114页 “ H00.05”
H00.06	2000-07h	FPGA非标号	0.00~655.35	0.00	-	不可更改	第115页 “ H00.06”
H00.07	2000-08h	STO版本号	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第115页 “ H00.07”
H00.08	2000-09h	总线编码器类型	0~65535	0	-	停机更改	第115页 “ H00.08”

5.2 H01组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H01.00	2001-01h	MCU软件版本号	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第116页 “ H01.00”
H01.01	2001-02h	FPGA软件版本	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第116页 “ H01.01”
H01.02	2001-03h	伺服驱动系列号	0~65535	0	-	不可更改	第116页 “ H01.02”
H01.08	2001-09h	机型参数版本号 1	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第116页 “ H01.08”
H01.09	2001-0Ah	机型参数版本号 2	0~65535	0	-	不可更改	第117页 “ H01.09”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H01.10	2001-0Bh	驱动器系列号	2: S1R6 3: S2R8 5: S5R5 60005: S6R6 6: S7R6 7: S012 8: S018 9: S022 10: S027 10001: T3R5 10002: T5R4 10003: T8R4 10004: T012 10005: T017 10006: T021 10007: T026	3	-	停机更改	第117页 “ H01.10”
H01.11	2001-0Ch	逆变电压等级	0V~65535V	220	V	不可更改	第118页 “ H01.11”
H01.12	2001-0Dh	驱动器额定功率	0.00kW~10737418.24kW	0.40	kW	不可更改	第118页 “ H01.12”
H01.14	2001-0Fh	驱动器最大输出功率	0.00kW~10737418.24kW	0.40	kW	不可更改	第118页 “ H01.14”
H01.16	2001-11h	驱动器额定输出电流	0.00A~10737418.24A	2.80	A	不可更改	第118页 “ H01.16”
H01.18	2001-13h	驱动器最大输出电流	0.00A~10737418.24A	10.10	A	不可更改	第118页 “ H01.18”
H01.40	2001-29h	直流母线过压保护点	0V~2000V	420	V	实时更改	第119页 “ H01.40”
H01.75	2001-4Ch	电流环放大系数	0.00~655.35	1.00	-	实时更改	第119页 “ H01.75”
H01.88	2001-59h	结温参数版本号1	0.0~6553.5	0.0	-	不可更改	第119页 “ H01.88”
H01.89	2001-5Ah	结温参数版本号2	0~65535	0	-	不可更改	第119页 “ H01.89”

5.3 H02参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H02.00	2002-01h	控制模式选择	0: 速度模式 1: 位置模式 2: 转矩模式 3: 转矩模式/速度模式 4: 速度模式/位置模式 5: 转矩模式/位置模式 6: 转矩模式/速度模式/位置混合模式 11: PN通讯模式	11	-	停机更改	第120页 “ H02.00”
H02.01	2002-02h	绝对值系统选择	0: 增量模式 1: 绝对位置线性模式 2: 绝对位置旋转模式 3: 绝对位置线性模式, 无编码器溢出报警 4: 绝对位置单圈模式 5: 绝对位置旋转模式, 模态轴单模数圈绝对命令	0	-	停机更改	第120页 “ H02.01”
H02.02	2002-03h	旋转方向选择	0: 以CCW方向为正转方向 1: 以CW方向为正转方向	0	-	停机更改	第121页 “ H02.02”
H02.05	2002-06h	伺服使能OFF停机方式选择	-5: PN通讯状态下停机(斜坡/快速/自由停机), 保持DB状态 -4: 以斜坡2停机, 保持DB状态 -3: 零速停机, 保持DB状态 -2: 以斜坡1停机, 保持DB状态 -1: DB停机, 保持DB状态 0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 以斜坡1停机, 保持自由运行状态 2: DB停机, 保持自由运行状态 3: PN通讯状态下停机(斜坡/快速/自由停机), 保持自由运行状态	3	-	实时更改	第122页 “ H02.05”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H02.06	2002-07h	故障NO.2停机方式选择	-5: 零速停机, 保持DB状态 -4: 急停转矩停机, 保持DB状态 -3: 以斜坡2停机, 保持DB状态 -2: 以斜坡1停机, 保持DB状态 -1: DB停机, 保持DB状态 0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 以斜坡1停机, 保持自由运行状态 2: 以斜坡2停机, 保持自由运行状态 3: 急停转矩停机, 保持自由运行状态 4: DB停机, 保持自由运行状态	2	-	实时更改	第122页 “ H02.06 ”
H02.07	2002-08h	超程停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 零速停机, 位置保持锁定状态 2: 零速停机, 保持自由运行状态 3: 以斜坡2停机, 保持自由运行状态 4: 以斜坡2停机, 保持位置锁定状态 5: DB停机, 保持自由运行状态 6: DB停机, 保持DB状态 7: 不响应超程 8: 二类故障停机	8	-	停机更改	第122页 “ H02.07 ”
H02.08	2002-09h	故障NO.1停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: DB停机, 保持自由运行状态 2: DB停机, 保持DB状态	2	-	停机更改	第123页 “ H02.08 ”
H02.09	2002-0Ah	抱闸输出ON至指令接收延时	0ms-500ms	250	ms	实时更改	第123页 “ H02.09 ”
H02.10	2002-0Bh	抱闸输出OFF至电机不通电延时	50ms-1000ms	150	ms	实时更改	第124页 “ H02.10 ”
H02.11	2002-0Ch	旋转状态, 抱闸输出OFF时转速阈值	20rpm-3000rpm	30	rpm	实时更改	第124页 “ H02.11 ”
H02.12	2002-0Dh	旋转状态, 伺服使能OFF至抱闸输出OFF延时	1ms-65535ms	500	ms	实时更改	第124页 “ H02.12 ”
H02.15	2002-10h	LED警告显示选择	0: 立即输出警告信息 1: 不输出警告信息	0	-	实时更改	第124页 “ H02.15 ”
H02.17	2002-12h	主回路掉电停机方式	0: 保持当前动作 1: 故障停机方式H0206停机 2: 断使能方式H0205停机 3: 快速停机方式H0218停机	2	-	实时更改	第125页 “ H02.17 ”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H02.18	2002-13h	DI紧急停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 以斜坡1停机, 保持自由运行状态 2: 以斜坡2停机, 保持自由运行状态 3: 急停转矩停机, 保持自由运行状态 5: 以斜坡1停机, 保持位置锁定状态 6: 以斜坡2停机, 保持位置锁定状态 7: 急停转矩停机, 保持位置锁定状态	2	-	实时更改	第129页 “H02.18”
H02.21	2002-16h	驱动器允许的制动电阻最小值	1Ω~1000Ω	40	Ω	不可更改	第125页 “H02.21”
H02.22	2002-17h	内置制动电阻功率	0W~65535W	50	W	不可更改	第125页 “H02.22”
H02.23	2002-18h	内置制动电阻阻值	0Ω~65535Ω	50	Ω	不可更改	第125页 “H02.23”
H02.24	2002-19h	电阻散热系数	10%~100%	30	%	实时更改	第126页 “H02.24”
H02.25	2002-1Ah	制动电阻设置	0: 使用内置制动电阻 1: 外置电阻自然冷却 2: 外置电阻强制冷却 3: 仅靠内部电容吸收	3	-	实时更改	第126页 “H02.25”
H02.26	2002-1Bh	外置制动电阻功率	1W~65535W	40	W	实时更改	第127页 “H02.26”
H02.27	2002-1Ch	外置制动电阻阻值	15Ω~1000Ω	50	Ω	实时更改	第127页 “H02.27”
H02.30	2002-1Fh	用户密码	0~65535	0	-	实时更改	第127页 “H02.30”
H02.31	2002-20h	系统参数初始化	0: 无操作 1: 恢复出厂设定值 2: 清除故障记录	0	-	停机更改	第127页 “H02.31”
H02.32	2002-21h	H0b组参数选择	0~99	50	-	实时更改	第128页 “H02.32”
H02.33	2002-22h	200P软件版本	0.0~65535.0	0.0	-	不可更改	第129页 “H02.33”
H02.35	2002-24h	面板数据刷新频率	0Hz~20Hz	0	Hz	实时更改	第128页 “H02.35”
H02.41	2002-2Ah	厂家密码	0~65535	0	-	实时更改	第128页 “H02.41”

5.4 H03组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H03.00	2003-01h	上电有效的DI功能分配1	0: 对应无 1: 对应FunIN.1 2: 对应FunIN.2 4: 对应FunIN.3 8: 对应FunIN.4 16: 对应FunIN.5 32: 对应FunIN.6 64: 对应FunIN.7 128: 对应FunIN.8 256: 对应FunIN.9 512: 对应FunIN.10 1024: 对应FunIN.11 2048: 对应FunIN.12 4096: 对应FunIN.13 8192: 对应FunIN.14 16384: 对应FunIN.15 32768: 对应FunIN.16	0	-	实时更改	第129页 “ H03.00”
H03.01	2003-02h	上电有效的DI功能分配2	0: 对应无 1: 对应FunIN.17 2: 对应FunIN.18 4: 对应FunIN.19 8: 对应FunIN.20 16: 对应FunIN.21 32: 对应FunIN.22 64: 对应FunIN.23 128: 对应FunIN.24 256: 对应FunIN.25 512: 对应FunIN.26 1024: 对应FunIN.27 2048: 对应FunIN.28 4096: 对应FunIN.29 16384: 对应FunIN.31 32768: 对应FunIN.32	0	-	实时更改	第130页 “ H03.01”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H03.02	2003-03h	D11端子功能选择	0: 无定义 1: 伺服使能 3: 增益切换 14: 正向超程开关 15: 反向超程开关 16: 正外部转矩限制 17: 负外部转矩限制 18: 正向点动 19: 反向点动 31: 原点开关 32: 原点复归使能 34: 紧急停机 38: 探针1 39: 探针2 41: 以当前位置为原点 56: EPOS程序段外部切换开关	14	-	实时更改	第131页 “ H03.02”
H03.03	2003-04h	D11端子逻辑选择	0: 表示低电平有效 1: 表示高电平有效	0	-	实时更改	第131页 “ H03.03”
H03.04	2003-05h	D12端子功能选择	同H03.02。	15	-	实时更改	第132页 “ H03.04”
H03.05	2003-06h	D12端子逻辑选择	0: 表示低电平有效 1: 表示高电平有效	0	-	实时更改	第132页 “ H03.05”
H03.06	2003-07h	D13端子功能选择	同H03.02。	31	-	实时更改	第132页 “ H03.06”
H03.07	2003-08h	D13端子逻辑选择	0: 表示低电平有效 1: 表示高电平有效	0	-	实时更改	第132页 “ H03.07”
H03.08	2003-09h	D14端子功能选择	同H03.02。	34	-	实时更改	第133页 “ H03.08”
H03.09	2003-0Ah	D14端子逻辑选择	0: 表示低电平有效 1: 表示高电平有效	0	-	实时更改	第133页 “ H03.09”
H03.10	2003-0Bh	D15端子功能选择	同H03.02。	38	-	实时更改	第133页 “ H03.10”
H03.11	2003-0Ch	D15端子逻辑选择	0: 表示低电平有效 1: 表示高电平有效	0	-	实时更改	第133页 “ H03.11”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H03.34	2003-23h	上电有效的DI功能分配3	0: 对应无 1: 对应FunIN.33 2: 对应FunIN.34 4: 对应FunIN.35 8: 对应FunIN.36 16: 对应FunIN.37 32: 对应FunIN.38 64: 对应FunIN.39 128: 对应FunIN.40 256: 对应FunIN.41 512: 对应FunIN.42 1024: 对应FunIN.43 2048: 对应FunIN.44 4096: 对应FunIN.45 8192: 对应FunIN.46 16384: 对应FunIN.47 32768: 对应FunIN.48	0	-	实时更改	第135页 “ H03.34”
H03.35	2003-24h	上电有效的DI功能分配4	0: 对应无 1: 对应FunIN.49 2: 对应FunIN.50 4: 对应FunIN.51 8: 对应FunIN.52 16: 对应FunIN.53 32: 对应FunIN.54 64: 对应FunIN.55 128: 对应FunIN.56 256: 对应FunIN.57 512: 对应FunIN.58 1024: 对应FunIN.59 2048: 对应FunIN.60 4096: 对应FunIN.61 8192: 对应FunIN.62 16384: 对应FunIN.63	0	-	实时更改	第136页 “ H03.35”
H03.60	2003-3Dh	DI1滤波时间	0.00ms~500.00ms	3.00	ms	实时更改	第138页 “ H03.60”
H03.61	2003-3Eh	DI2滤波时间	0.00ms~500.00ms	3.00	ms	实时更改	第138页 “ H03.61”
H03.62	2003-3Fh	DI3滤波时间	0.00ms~500.00ms	3.00	ms	实时更改	第138页 “ H03.62”
H03.63	2003-40h	DI4滤波时间	0.00ms~500.00ms	3.00	ms	实时更改	第138页 “ H03.63”
H03.64	2003-41h	DI5滤波时间	0.00ms~500.00ms	3.00	ms	实时更改	第139页 “ H03.64”

5.5 H04组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H04.00	2004-01h	DO1端子功能选择	0: 无定义 1: 伺服准备好 2: 电机旋转信号 3: 零速信号 4: 速度一致信号 5: 定位完成 6: 定位接近 7: 转矩受限信号 8: 速度受限信号 9: 抱闸 10: 警告 11: 故障 16: 原点回零完成 18: 转矩到达信号 19: 速度到达信号 21: 使能完成 25: 比较输出DO 30: 警告或故障输出 32: EDM输出	1	-	实时更改	第140页 “ H04.00”
H04.01	2004-02h	DO1端子逻辑选择	0: 常开 1: 闭合	0	-	实时更改	第141页 “ H04.01”
H04.02	2004-03h	DO2端子功能选择	同参数H04.00。	11	-	实时更改	第141页 “ H04.02”
H04.03	2004-04h	DO2端子逻辑选择	0: 常开 1: 闭合	0	-	实时更改	第142页 “ H04.03”
H04.04	2004-05h	DO3端子功能选择	同参数H04.00。	9	-	实时更改	第142页 “ H04.04”
H04.05	2004-06h	DO3端子逻辑选择	0: 常开 1: 闭合	0	-	实时更改	第142页 “ H04.05”
H04.22	2004-17h	DO来源选择	bit0: DO1 0: DO1功能输出 1: 通讯给定H04.bit0 bit1: DO2 0: DO2功能输出 1: 通讯给定H04.bit1 bit2: DO3 0: DO3功能输出 1: 通讯给定H04.bit2	0	-	实时更改	第143页 “ H04.22”

5.6 H05组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H05.02	2005-03h	电机每旋转1圈的位置指令数	0P/Rev~4294967295P/Rev	0	P/Rev	停机更改	第146页 “H05.02”
H05.04	2005-05h	一阶低通滤波时间常数	0.0ms~6553.5ms	0.0	ms	停机更改	第147页 “H05.04”
H05.06	2005-07h	平均值滤波时间常数1	0.0ms~128.0ms	0.0	ms	停机更改	第147页 “H05.06”
H05.07	2005-08h	电子齿数比1 (分子)	1~1073741824	8388608	-	实时更改	第147页 “H05.07”
H05.09	2005-0Ah	电子齿数比1 (分母)	1~1073741824	10000	-	实时更改	第148页 “H05.09”
H05.11	2005-0Ch	电子齿数比2 (分子)	1~1073741824	8388608	-	实时更改	第148页 “H05.11”
H05.13	2005-0Eh	电子齿数比2 (分母)	1~1073741824	10000	-	实时更改	第148页 “H05.13”
H05.16	2005-11h	清除动作选择	0: 伺服OFF及非运行状态时, 清除位置偏差 1: 伺服OFF或发生故障时, 清除位置偏差 2: 伺服OFF或DI35号功能有效时, 清除位置偏差	0	-	停机更改	第149页 “H05.16”
H05.19	2005-14h	速度前馈控制选择	0: 无速度前馈 1: 内部速度前馈 2: PLC速度前馈	1	-	停机更改	第149页 “H05.19”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H05.20	2005-15h	定位完成输出条件	0: 位置偏差绝对值小于H05.21时输出 1: 位置偏差绝对值小于H05.21, 且滤波后的位置指令为0时输出 2: 位置偏差绝对值小于H05.21, 且滤波前的位置指令为0时输出 3: 位置偏差绝对值小于H05.21, 至少保持H05.60设置的时间有效, 且滤波前位置指令为0时输出 4: 位置偏差绝对值小于阈值, 保持窗口时间有效, 且位置指令滤波后为0时输出 5: 位置偏差绝对值小于阈值, 零速信号有效, 且位置指令为0时输出 6: 位置偏差绝对值小于阈值, 零速信号有效, 且位置指令滤波后为0时输出 7: 从位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令为0且位置偏差小于阈值时输出 8: 从滤波后位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0且位置偏差小于阈值时输出 9: 从位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0或位置偏差小于阈值时输出 10: 从滤波后位置指令有→无的变化保持窗口有效时间后, 开始定位完成判断, 位置指令滤波后为0或位置偏差小于阈值时输出	0	-	实时更改	第149页 “H05.20”
H05.21	2005-16h	定位完成阈值	1编码器单位~65535编码器单位	7	编码器单位	实时更改	第150页 “H05.21”
H05.22	2005-17h	定位接近阈值	1编码器单位~65535编码器单位	65535	编码器单位	实时更改	第150页 “H05.22”
H05.32	2005-21h	高速搜索原点开关信号的速度	0rpm~3000rpm	100	rpm	实时更改	第151页 “H05.32”
H05.33	2005-22h	低速搜索原点开关信号的速度	0rpm~1000rpm	10	rpm	实时更改	第152页 “H05.33”
H05.34	2005-23h	搜索原点时的加减速度时间	0ms~1000ms	1000	ms	实时更改	第152页 “H05.34”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H05.35	2005-24h	限定查找原点的时间	0ms~65535ms	10000	ms	实时更改	第152页 “H05.35”
H05.36	2005-25h	机械原点偏移量	-2147483648指令单位 ~2147483647指令单位	0	指令单位	实时更改	第152页 “H05.36”
H05.39	2005-28h	电子齿轮比切换条件	0: 位置指令为0且持续2.5ms后切换 1: 实时切换	0	-	停机更改	第153页 “H05.39”
H05.40	2005-29h	机械原点偏移量及超限处理方式	0: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后坐标, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 1: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后相对偏移量, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 2: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后坐标, 遇到限位自动反向找零 3: 机械原点偏移量(H05.36)是原点复归后相对偏移量, 遇到限位自动反向找零	0	-	停机更改	第153页 “H05.40”
H05.50	2005-33h	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分子)	1~65535	1	-	停机更改	第155页 “H05.50”
H05.51	2005-34h	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分母)	1~65535	1	-	停机更改	第156页 “H05.51”
H05.52	2005-35h	绝对位置旋转模式负载旋转1圈脉冲数 (低32位)	0编码器单位~2147483647编码器单位	0	编码器单位	停机更改	第156页 “H05.52”
H05.54	2005-37h	绝对位置旋转模式负载旋转1圈脉冲数 (高32位)	0编码器单位~2147483647编码器单位	0	编码器单位	停机更改	第156页 “H05.54”
H05.56	2005-39h	机械触停回零速度判断值	0rpm~1000rpm	2	rpm	实时更改	第156页 “H05.56”
H05.58	2005-3Bh	机械触停回零转矩判断值	0.0%~300.0%	100.0	%	实时更改	第157页 “H05.58”
H05.59	2005-3Ch	定位窗口时间	0ms~30000ms	0	ms	实时更改	第157页 “H05.59”
H05.60	2005-3Dh	定位完成保持时间	0ms~30000ms	0	ms	实时更改	第157页 “H05.60”
H05.66	2005-43h	回零时间单位选择	0: 1ms 1: 10ms 2: 100ms	2	-	停机更改	第157页 “H05.66”
H05.67	2005-44h	零点和单圈绝对位置的偏置	-2147483648编码器单位 ~2147483647编码器单位	0	1编码器单位	停机更改	第158页 “H05.67”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H05.69	2005-46h	回零辅助功能	0: 禁用 1: 记录偏置位置 2: 清除偏置位置	0	-	停机更改	第158页 “ H05.69”
H05.70	2005-47h	平均值滤波时间常数2	0.0ms~1000.0ms	0.0	ms	停机更改	第158页 “ H05.70”
H05.71	2005-48h	电机Z信号宽度	0ms~100ms	4	ms	实时更改	第158页 “ H05.71”
H05.80	2005-51h	旋转模式指令运行模式	0~4	0	-	停机更改	第159页 “ H05.80”

5.7 H06组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H06.00	2006-01h	主速度指令A来源	0: 数字给定 (H06.03)	0	-	停机更改	第159页 “ H06.00”
H06.01	2006-02h	辅助速度指令B来源	0: 数字给定 (H06.03) 5: 多段速度指令	0	-	停机更改	第159页 “ H06.01”
H06.02	2006-03h	速度指令选择	0: 主速度指令A来源 1: 辅助速度指令B来源 2: A+B 3: A/B切换 4: 通讯给定	0	-	停机更改	第160页 “ H06.02”
H06.03	2006-04h	速度指令键盘设定值	-10000rpm~10000rpm	200	rpm	实时更改	第160页 “ H06.03”
H06.04	2006-05h	DI速度指令	0rpm~10000rpm	150	rpm	实时更改	第160页 “ H06.04”
H06.05	2006-06h	速度指令加速斜坡时间	0ms~65535ms	0	ms	实时更改	第160页 “ H06.05”
H06.06	2006-07h	速度指令减速斜坡时间	0ms~65535ms	0	ms	实时更改	第161页 “ H06.06”
H06.07	2006-08h	最大转速限制值	0rpm~10000rpm	7000	rpm	实时更改	第161页 “ H06.07”
H06.08	2006-09h	正向速度限制	0rpm~10000rpm	7000	rpm	实时更改	第161页 “ H06.08”
H06.09	2006-0Ah	反向速度限制	0rpm~10000rpm	7000	rpm	实时更改	第161页 “ H06.09”
H06.10	2006-0Bh	急停减速度的单位	0: 1倍 1: 10倍 2: 100倍	0	-	停机更改	第162页 “ H06.10”
H06.11	2006-0Ch	转矩前馈控制选择	0: 无转矩前馈 1: 内部转矩前馈	1	-	实时更改	第162页 “ H06.11”
H06.12	2006-0Dh	点动速度加速斜坡时间	0ms~65535ms	10	ms	实时更改	第162页 “ H06.12”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H06.13	2006-0Eh	速度前馈平滑滤波	0us~65535us	0	us	实时更改	第163页 “H06.13”
H06.15	2006-10h	零位固定转速阈值	0rpm~10000rpm	10	rpm	实时更改	第163页 “H06.15”
H06.16	2006-11h	电机旋转状态阈值	0rpm~1000rpm	20	rpm	实时更改	第163页 “H06.16”
H06.17	2006-12h	速度一致信号阈值	0rpm~100rpm	10	rpm	实时更改	第163页 “H06.17”
H06.18	2006-13h	速度到达信号阈值	20rpm~10000rpm	1000	rpm	实时更改	第164页 “H06.18”
H06.19	2006-14h	零速输出信号阈值	1rpm~10000rpm	10	rpm	实时更改	第164页 “H06.19”
H06.36	2006-25h	速度指令均值滤波时间常数	0ms~32ms	0	ms	停机更改	第164页 “H06.36”
H06.40	2006-29h	斜坡1/PN斜坡停机减速时间	0ms~65535ms	0	ms	停机更改	第164页 “H06.40”
H06.41	2006-2Ah	斜坡2/PN快速停机减速时间	0ms~65535ms	0	ms	停机更改	第164页 “H06.41”
H06.50	2006-33h	速度S曲线使能开关	0~1	0	-	停机更改	第165页 “H06.50”
H06.51	2006-34h	速度S曲线加速段加加速	0.0%~100.0%	50.0	%	停机更改	第165页 “H06.51”
H06.52	2006-35h	速度S曲线加速段减加速	0.0%~100.0%	50.0	%	停机更改	第165页 “H06.52”
H06.53	2006-36h	速度S曲线减速段加加速	0.0%~100.0%	50.0	%	停机更改	第165页 “H06.53”
H06.54	2006-37h	速度S曲线减速段减加速	0.0%~100.0%	50.0	%	停机更改	第166页 “H06.54”

5.8 H07组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H07.00	2007-01h	主转矩指令A来源	0: 转矩指令键盘设定值(H7.03)给定	0	-	停机更改	第166页 “H07.00”
H07.01	2007-02h	辅助转矩指令B来源	0: 转矩指令键盘设定值(H7.03)给定	0	-	停机更改	第166页 “H07.01”
H07.02	2007-03h	转矩指令选择	0: 主转矩指令A来源 1: 辅助转矩指令B来源 2: A+B来源 3: A/B切换 4: 通讯给定	0	-	停机更改	第166页 “H07.02”
H07.03	2007-04h	转矩指令键盘设定值	-400.0%~400.0%	0.0	%	实时更改	第167页 “H07.03”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H07.05	2007-06h	转矩指令滤波时间常数1	0.00ms~30.00ms	0.50	ms	实时更改	第167页 “H07.05”
H07.06	2007-07h	转矩指令滤波时间常数2	0.00ms~30.00ms	0.27	ms	实时更改	第167页 “H07.06”
H07.07	2007-08h	转矩限制来源	0: 正反内部转矩限制 1: 正反外部转矩限制 5: PN转矩限制	0	-	实时更改	第168页 “H07.07”
H07.09	2007-0Ah	正转内部转矩限制	0.0%~400.0%	350.0	%	实时更改	第168页 “H07.09”
H07.10	2007-0Bh	反转内部转矩限制	0.0%~400.0%	350.0	%	实时更改	第168页 “H07.10”
H07.11	2007-0Ch	正外部转矩限制	0.0%~400.0%	350.0	%	实时更改	第168页 “H07.11”
H07.12	2007-0Dh	负外部转矩限制	0.0%~400.0%	350.0	%	实时更改	第169页 “H07.12”
H07.15	2007-10h	急停转矩	0.0%~400.0%	100.0	%	实时更改	第169页 “H07.15”
H07.17	2007-12h	速度限制来源选择	0: 内部速度限制 2: DI选择H07.19/H07.20速度限制	0	-	实时更改	第169页 “H07.17”
H07.19	2007-14h	转矩控制时正向速度或速度1限制值	0rpm~10000rpm	3000	rpm	实时更改	第169页 “H07.19”
H07.20	2007-15h	转矩控制时反向速度或速度2限制值	0rpm~10000rpm	3000	rpm	实时更改	第170页 “H07.20”
H07.21	2007-16h	转矩到达基准值	0.0%~300.0%	0.0	%	实时更改	第170页 “H07.21”
H07.22	2007-17h	转矩到达有效值	0.0%~400.0%	20.0	%	实时更改	第170页 “H07.22”
H07.23	2007-18h	转矩到达无效值	0.0%~400.0%	10.0	%	实时更改	第170页 “H07.23”
H07.24	2007-19h	弱磁深度	60%~115%	115	%	实时更改	第170页 “H07.24”
H07.25	2007-1Ah	最大允许退磁电流	0%~200%	100	%	实时更改	第171页 “H07.25”
H07.26	2007-1Bh	弱磁使能	0: 不使能 1: 使能	0	-	停机更改	第171页 “H07.26”
H07.27	2007-1Ch	弱磁增益	0.001Hz~1.000Hz	0.030	Hz	实时更改	第171页 “H07.27”
H07.28	2007-1Dh	弱磁点速度	0~65535	0	-	不可更改	第172页 “H07.28”
H07.36	2007-25h	低通滤波器2时间常数	0.00ms~10.00ms	0.00	ms	实时更改	第172页 “H07.36”
H07.37	2007-26h	转矩指令滤波器选择	0: 一阶滤波器 1: 双二阶滤波器	0	-	实时更改	第172页 “H07.37”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H07.38	2007-27h	双二阶滤波器衰减比例	0~50	16	-	停机更改	第172页 “ H07.38”
H07.40	2007-29h	转矩模式下速度受限窗口	0.0ms~30.0ms	1.0	ms	实时更改	第173页 “ H07.40”

5.9 H08组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H08.00	2008-01h	速度环增益	0.1Hz~2000.0Hz	40.0	Hz	实时更改	第173页 “ H08.00”
H08.01	2008-02h	速度环积分时间常数	0.15ms~512.00ms	19.89	ms	实时更改	第173页 “ H08.01”
H08.02	2008-03h	位置环增益	0.1Hz~2000.0Hz	64.0	Hz	实时更改	第173页 “ H08.02”
H08.03	2008-04h	第二速度环增益	0.1Hz~2000.0Hz	75.0	Hz	实时更改	第174页 “ H08.03”
H08.04	2008-05h	第二速度环积分时间常数	0.15ms~512.00ms	10.61	ms	实时更改	第174页 “ H08.04”
H08.05	2008-06h	第二位置环增益	0.1Hz~2000.0Hz	120.0	Hz	实时更改	第174页 “ H08.05”
H08.08	2008-09h	第二增益模式设置	0: 第一增益固定, 使用外部DI进行P/PI切换 1: 第一增益和第二增益切换有效, 切换条件为H08.09	1	-	实时更改	第174页 “ H08.08”
H08.09	2008-0Ah	增益切换条件选择	0: 第一增益固定 (PS) 1: DI(Func3) 切换 2: 转矩指令大 (PS) 3: 速度指令大 (PS) 4: 速度指令变化率大 (PS) 5: 速度指令高低速阈值 (PS) 6: 位置偏差大 (P) 7: 有位置指令 (P) 8: 定位未完成 (P) 9: 实际速度 (P) 10: 有位置指令+实际速度 (P)	0	-	实时更改	第175页 “ H08.09”
H08.10	2008-0Bh	增益切换延迟时间	0.0ms~1000.0ms	5.0	ms	实时更改	第176页 “ H08.10”
H08.11	2008-0Ch	增益切换等级	0~20000	50	-	实时更改	第176页 “ H08.11”
H08.12	2008-0Dh	增益切换时滞	0~20000	30	-	实时更改	第177页 “ H08.12”
H08.13	2008-0Eh	位置增益切换时间	0.0ms~1000.0ms	3.0	ms	实时更改	第177页 “ H08.13”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H08.15	2008-10h	负载转动惯量比	0.00~120.00	1.00	-	实时更改	第177页 “ H08.15”
H08.17	2008-12h	零相位延时时间	0.0ms~4.0ms	0.0	ms	实时更改	第178页 “ H08.17”
H08.18	2008-13h	速度前馈滤波时间常数	0.00ms~64.00ms	0.50	ms	实时更改	第178页 “ H08.18”
H08.19	2008-14h	速度前馈增益	0.0%~100.0%	0.0	%	实时更改	第178页 “ H08.19”
H08.20	2008-15h	转矩前馈滤波时间常数	0.00ms~64.00ms	0.50	ms	实时更改	第178页 “ H08.20”
H08.21	2008-16h	转矩前馈增益	0.0%~300.0%	0.0	%	实时更改	第178页 “ H08.21”
H08.22	2008-17h	速度反馈滤波选项	0: 禁止速度反馈平均滤波 1: 速度反馈2次平均滤波 2: 速度反馈4次平均滤波 3: 速度反馈8次平均滤波 4: 速度反馈16次平均滤波	0	-	停机更改	第179页 “ H08.22”
H08.23	2008-18h	速度反馈低通滤波截止频率	100Hz~8000Hz	8000	Hz	实时更改	第179页 “ H08.23”
H08.24	2008-19h	伪微分前馈控制系数	0.0%~200.0%	100.0	%	实时更改	第179页 “ H08.24”
H08.27	2008-1Ch	速度观测器截止频率	50Hz~600Hz	170	Hz	实时更改	第180页 “ H08.27”
H08.28	2008-1Dh	速度观测器惯量修正系数	1%~1600%	100	%	实时更改	第180页 “ H08.28”
H08.29	2008-1Eh	速度观测器滤波时间	0.00ms~10.00ms	0.80	ms	实时更改	第180页 “ H08.29”
H08.31	2008-20h	扰动截止频率	10Hz~4000Hz	600	Hz	实时更改	第180页 “ H08.31”
H08.32	2008-21h	扰动补偿增益	0%~100%	0	%	实时更改	第181页 “ H08.32”
H08.33	2008-22h	扰动观测器惯量修正系数	0%~1600%	100	%	实时更改	第181页 “ H08.33”
H08.37	2008-26h	中频抑制2调相	-90°~90°	0	°	实时更改	第181页 “ H08.37”
H08.38	2008-27h	中频抑制2频率	0Hz~1000Hz	0	Hz	实时更改	第181页 “ H08.38”
H08.39	2008-28h	中频抑制2补偿增益	0%~300%	0	%	实时更改	第182页 “ H08.39”
H08.40	2008-29h	速度观测器使能	0: 不使能 1: 使能	0	-	实时更改	第182页 “ H08.40”
H08.42	2008-2Bh	模型控制使能	0: 不使能 1: 使能 2: 双惯量模型	0	-	实时更改	第182页 “ H08.42”
H08.43	2008-2Ch	模型增益	0.1~2000.0	40.0	-	实时更改	第182页 “ H08.43”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H08.46	2008-2Fh	前馈值	0.0~102.4	95.0	-	实时更改	第183页 “ H08.46”
H08.53	2008-36h	中低频抑制制动频率3	0.0Hz~300.0Hz	0.0	Hz	实时更改	第183页 “ H08.53”
H08.54	2008-37h	中低频抖动抑制补偿3	0%~200%	0	%	实时更改	第183页 “ H08.54”
H08.56	2008-39h	中低频抖动抑制调相3	0%~600%	100	%	实时更改	第183页 “ H08.56”
H08.59	2008-3Ch	中低频抖动抑制频率4	0.0Hz~300.0Hz	0.0	Hz	实时更改	第183页 “ H08.59”
H08.60	2008-3Dh	中低频抖动抑制补偿4	0%~200%	0	%	实时更改	第184页 “ H08.60”
H08.61	2008-3Eh	中低频抖动抑制调相4	0%~600%	100	%	实时更改	第184页 “ H08.61”
H08.62	2008-3Fh	位置环积分时间常数	0.15~512.00	512.00	-	实时更改	第184页 “ H08.62”
H08.63	2008-40h	第2位置环积分时间常数	0.15~512.00	512.00	-	实时更改	第184页 “ H08.63”
H08.64	2008-41h	速度观测反馈来源 0: 不使能 1: 使能		0	-	实时更改	第185页 “ H08.64”
H08.65	2008-42h	零偏差控制使能 0: 不使能 1: 使能		0	-	实时更改	第185页 “ H08.65”
H08.66	2008-43h	零偏差控制位置均值滤波	0.0ms~320.0ms	5.0	ms	实时更改	第185页 “ H08.66”
H08.68	2008-45h	零偏差控制速度前馈	0.0%~100.0%	0.0	%	实时更改	第185页 “ H08.68”
H08.69	2008-46h	零偏差控制转矩前馈	0.0%~100.0%	0.0	%	实时更改	第186页 “ H08.69”
H08.81	2008-52h	双惯量模型反共振频率	0.0Hz~300.0Hz	0.0	Hz	实时更改	第186页 “ H08.81”
H08.82	2008-53h	双惯量模型共振频率	0.0Hz~300.0Hz	0.0	Hz	实时更改	第186页 “ H08.82”
H08.83	2008-54h	双惯量模型增益	0.1Hz~2000.0Hz	40.0	Hz	实时更改	第186页 “ H08.83”
H08.84	2008-55h	双惯量模型惯量比	0.00~120.00	1.00	-	实时更改	第187页 “ H08.84”
H08.88	2008-59h	双惯量模型速度前馈值	0.0~100.0	100.0	-	实时更改	第187页 “ H08.88”
H08.89	2008-5Ah	双惯量模型转矩前馈值	0.0~100.0	100.0	-	实时更改	第187页 “ H08.89”

5.10 H09组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H09.00	2009-01h	自调整模式选择	0: 参数自调整无效,手动调节增益参数 1: 参数自调整模式,用刚性表自动调节增益参数 2: 定位模式,用刚性表自动调节增益参数 4: 普通模式+惯量自动辨识 6: 快速定位模式+惯量自动辨识	0	-	实时更改	第187页 “ H09.00”
H09.01	2009-02h	刚性等级选择	0-41	15	-	实时更改	第188页 “ H09.01”
H09.02	2009-03h	自适应限波器模式选择	0: 自适应滤波器不再更新; 1: 一个自适应滤波器有效 (第3组陷波器) 2: 两个自适应滤波器有效 (第3组和第4组陷波器) 3: 仅测试共振点 在H09.24显示 4: 清除自适应陷波器, 恢复第3组和第4组陷波器的值到出厂状态	3	-	实时更改	第188页 “ H09.02”
H09.03	2009-04h	在线惯量辨识模式	0: 关闭在线辨识 1: 开启在线辨识, 缓慢变化 2: 开启在线辨识, 一般变化 3: 开启在线辨识, 快速变化	2	-	实时更改	第188页 “ H09.03”
H09.05	2009-06h	离线惯量辨识模式	0: 双向 1: 单向	1	-	停机更改	第189页 “ H09.05”
H09.06	2009-07h	惯量辨识最大速度	100rpm~1000rpm	500	rpm	停机更改	第189页 “ H09.06”
H09.07	2009-08h	惯量辨识时加速至最大速度时间常数	20ms~800ms	125	ms	停机更改	第189页 “ H09.07”
H09.08	2009-09h	单次惯量辨识完成后等待时间	50ms~10000ms	800	ms	停机更改	第189页 “ H09.08”
H09.09	2009-0Ah	完成单次惯量辨识电机转动圈数	0.00~100.00	1.00	-	实时更改	第190页 “ H09.09”
H09.11	2009-0Ch	振动阈值设置	0.0%~100.0%	5.0	%	实时更改	第190页 “ H09.11”
H09.12	2009-0Dh	第1组陷波器频率	50Hz~8000Hz	8000	Hz	实时更改	第190页 “ H09.12”
H09.13	2009-0Eh	第1组陷波器宽度等级	0~20	2	-	实时更改	第190页 “ H09.13”
H09.14	2009-0Fh	第1组陷波器深度等级	0~99	0	-	实时更改	第191页 “ H09.14”
H09.15	2009-10h	第2组陷波器频率	50Hz~8000Hz	8000	Hz	实时更改	第191页 “ H09.15”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H09.16	2009-11h	第2组陷波器宽度等级	0~20	2	-	实时更改	第191页 “H09.16”
H09.17	2009-12h	第2组陷波器深度等级	0~99	0	-	实时更改	第192页 “H09.17”
H09.18	2009-13h	第3组陷波器频率	50Hz~8000Hz	8000	Hz	实时更改	第192页 “H09.18”
H09.19	2009-14h	第3组陷波器宽度等级	0~20	2	-	实时更改	第192页 “H09.19”
H09.20	2009-15h	第3组陷波器深度等级	0~99	0	-	实时更改	第192页 “H09.20”
H09.21	2009-16h	第4组陷波器频率	50Hz~8000Hz	8000	Hz	实时更改	第192页 “H09.21”
H09.22	2009-17h	第4组陷波器宽度等级	0~20	2	-	实时更改	第193页 “H09.22”
H09.23	2009-18h	第4组陷波器深度等级	0~99	0	-	实时更改	第193页 “H09.23”
H09.24	2009-19h	共振频率辨识结果	0Hz~5000Hz	0	Hz	不可更改	第193页 “H09.24”
H09.26	2009-1Bh	ITune响应	50.0%~500.0%	100.0	%	实时更改	第193页 “H09.26”
H09.27	2009-1Ch	ITune模式	0: 不使能 1: ITune模式1 2: ITune模式2	0	-	实时更改	第194页 “H09.27”
H09.28	2009-1Dh	ITune最小惯量比	0.0%~80.0%	0.0	%	实时更改	第194页 “H09.28”
H09.29	2009-1Eh	ITune最大惯量比	1.0%~120.0%	30.0	%	实时更改	第194页 “H09.29”
H09.32	2009-21h	重力补偿值	0.0%~100.0%	0.0	%	实时更改	第194页 “H09.32”
H09.33	2009-22h	正向摩擦力补偿值	0.0%~100.0%	0.0	%	实时更改	第195页 “H09.33”
H09.34	2009-23h	反向摩擦力补偿值	-100.0%~0.0%	0.0	%	实时更改	第195页 “H09.34”
H09.35	2009-24h	摩擦补偿速度	0.0~20.0	2.0	-	实时更改	第195页 “H09.35”
H09.36	2009-25h	摩擦补偿速度选择	0: 0x00慢速模式+速度指令 0: 0x01慢速模式+模型速度 0: 0x02慢速模式+速度反馈 0: 0x03慢速模式+观测速度 0: 0x10快速模式+速度指令 0: 0x11快速模式+模型速度 0: 0x12快速模式+速度反馈 0: 0x13快速模式+观测速度	0	-	实时更改	第195页 “H09.36”
H09.37	2009-26h	振动监测时间	0~65535	600	-	实时更改	第196页 “H09.37”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H09.38	2009-27h	末端低频共振抑制1频率	1.0Hz~100.0Hz	100.0	Hz	实时更改	第196页 “H09.38”
H09.39	2009-28h	末端低频抑制1设定	0~3	2	-	停机更改	第196页 “H09.39”
H09.44	2009-2Dh	末端低频抑制2频率	0.0~100.0	0.0	-	实时更改	第197页 “H09.44”
H09.45	2009-2Eh	末端低频抑制2响应	0.01~5.00	1.00	-	实时更改	第197页 “H09.45”
H09.47	2009-30h	末端低频抑制2宽度	0.00~2.00	1.00	-	实时更改	第197页 “H09.47”
H09.49	2009-32h	末端低频抑制3频率	0.0~100.0	0.0	-	实时更改	第197页 “H09.49”
H09.50	2009-33h	末端低频抑制3响应	0.01~5.00	1.00	-	实时更改	第197页 “H09.50”
H09.52	2009-35h	末端低频抑制3宽度	0.00~2.00	1.00	-	实时更改	第198页 “H09.52”
H09.54	2009-37h	振动阈值设置	0.0%~300.0%	50.0	%	实时更改	第198页 “H09.54”
H09.56	2009-39h	ETune允许最大超调量	0~65535	2936	-	实时更改	第198页 “H09.56”
H09.57	2009-3Ah	STune共振抑制切换频率	0Hz~4000Hz	900	Hz	实时更改	第198页 “H09.57”
H09.58	2009-3Bh	STune共振抑制复位使能	0: 不使能 1: 使能	0	-	实时更改	第199页 “H09.58”

5.11 H0A组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0A.00	200A-01h	电源输入缺相保护选择	0: 开启缺相故障 1: 关闭缺相故障	0	-	实时更改	第199页 “H0A.00”
H0A.01	200A-02h	绝对位置限制设置	0: 不使能绝对位置限制 1: 使能绝对位置限制 2: 原点回零后使能绝对位置限制	0	-	实时更改	第199页 “H0A.01”
H0A.04	200A-05h	电机过载保护增益	50~300	100	-	实时更改	第200页 “H0A.04”
H0A.08	200A-09h	过速故障阈值	0rpm~20000rpm	0	rpm	实时更改	第200页 “H0A.08”
H0A.10	200A-0Bh	本地位置偏差过大阈值	0~4294967295	25185824	-	实时更改	第201页 “H0A.10”
H0A.12	200A-0Dh	飞车保护功能使能	0: 不开启飞车保护 1: 开启飞车保护	1	-	实时更改	第201页 “H0A.12”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0A.17	200A-12h	指令单位选择	0: 脉冲单位 1: 指令单位	0	-	停机更改	第201页 “ H0A.17”
H0A.18	200A-13h	IGBT过热温度阈值	120°C~175°C	140	°C	实时更改	第201页 “ H0A.18”
H0A.19	200A-14h	探针1滤波时间常数	0.00us~6.30us	2.00	us	实时更改	第202页 “ H0A.19”
H0A.20	200A-15h	探针2滤波时间常数	0.00us~6.30us	2.00	us	实时更改	第202页 “ H0A.20”
H0A.23	200A-18h	TZ信号滤波时间	0ns~31ns	15	25ns	停机更改	第202页 “ H0A.23”
H0A.26	200A-1Bh	电机过载屏蔽使能	0: 开放电机过载 1: 屏蔽电机过载警告(E909.0)和故障(E620.0)	0	-	实时更改	第203页 “ H0A.26”
H0A.27	200A-1Ch	电机旋转DO速度滤波时间	0ms~100ms	50	ms	实时更改	第203页 “ H0A.27”
H0A.32	200A-21h	堵转过温保护时间窗口	10ms~65535ms	200	ms	实时更改	第204页 “ H0A.32”
H0A.33	200A-22h	堵转过温保护使能	0: 屏蔽 1: 使能	1	-	实时更改	第204页 “ H0A.33”
H0A.36	200A-25h	编码器多圈溢出故障屏蔽	0: 不屏蔽 1: 屏蔽	0	-	实时更改	第204页 “ H0A.36”
H0A.39	200A-28h	电流采样时钟信号容错次数	0~3	0	-	停机更改	第204页 “ H0A.39”
H0A.40	200A-29h	补偿功能使能	bit0: 超程补偿功能 0: 补偿开启 1: 补偿禁止 bit1: 探针上升沿补偿 0: 不补偿 1: 补偿 bit2: 探针下降沿补偿 0: 不补偿 1: 补偿 bit3: 探针沿方案 0: 新方案 1: 老方案, 同SV660N	6	-	停机更改	第205页 “ H0A.40”
H0A.41	200A-2Ah	软件限位 正向位置	-2147483648编码器单位 ~2147483647编码器单位	2147483647	编码器单位	停机更改	第205页 “ H0A.41”
H0A.43	200A-2Ch	软件限位 反向位置	-2147483648编码器单位 ~2147483647编码器单位	-2147483648	编码器单位	停机更改	第205页 “ H0A.43”
H0A.49	200A-32h	泄放过温点	100°C~175°C	115	°C	实时更改	第206页 “ H0A.49”
H0A.50	200A-33h	编码器通讯容错阈值	0~31	3	-	实时更改	第206页 “ H0A.50”
H0A.51	200A-34h	缺相检测滤波次数	3ms~36ms	20	55ms	实时更改	第206页 “ H0A.51”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0A.52	200A-35h	编码器温度保护 阈值	0°C~175°C	105	°C	实时更改	第206页 “ H0A.52”
H0A.53	200A-36h	探针DI导通补偿 时间	-3000ns~3000ns	128	25ns	实时更改	第207页 “ H0A.53”
H0A.54	200A-37h	探针DI关断补偿 时间	-3000ns~3000ns	1512	25ns	实时更改	第207页 “ H0A.54”
H0A.55	200A-38h	飞车电流判断阈 值	100.0%~400.0%	200.0	%	实时更改	第207页 “ H0A.55”
H0A.56	200A-39h	故障复位延迟时 间	0ms~6000ms	10000	ms	实时更改	第207页 “ H0A.56”
H0A.57	200A-3Ah	飞车速度判断阈 值	1rpm~1000rpm	50	rpm	实时更改	第208页 “ H0A.57”
H0A.58	200A-3Bh	飞车速度滤波时 间	0.1ms~100.0ms	2.0	ms	实时更改	第208页 “ H0A.58”
H0A.59	200A-3Ch	飞车保护检出时 间	10ms~1000ms	30	ms	实时更改	第208页 “ H0A.59”
H0A.60	200A-3Dh	黑匣子功能模式 选择	0: 不开启 1: 任意故障 2: 指定故障 3: 指定条件触发	1	-	实时更改	第208页 “ H0A.60”
H0A.61	200A-3Eh	指定故障码	0.0~6553.5	0.0	-	实时更改	第209页 “ H0A.61”
H0A.62	200A-3Fh	触发的来源	0~25	0	-	实时更改	第209页 “ H0A.62”
H0A.63	200A-40h	触发水平	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第209页 “ H0A.63”
H0A.65	200A-42h	触发水平选择	0: 上升沿 1: 等于 2: 下降沿 3: 沿变化	0	-	实时更改	第209页 “ H0A.65”
H0A.66	200A-43h	触发位置	0%~100%	75	%	实时更改	第210页 “ H0A.66”
H0A.67	200A-44h	采样频率选择	0: 电流环 1: 位置环 2: 主循环	0	-	实时更改	第210页 “ H0A.67”
H0A.70	200A-47h	过速判定阈值2	0rpm~20000rpm	0	rpm	实时更改	第210页 “ H0A.70”
H0A.71	200A-48h	MS1电机过载曲 线切换	0~3	2	-	实时更改	第210页 “ H0A.71”
H0A.72	200A-49h	斜坡停机最大停 机时间	0ms~65535ms	10000	ms	停机更改	第211页 “ H0A.72”
H0A.73	200A-4Ah	STO24V断开滤 波时间	1ms~5ms	5	ms	实时更改	第211页 “ H0A.73”
H0A.74	200A-4Bh	STO两路不一致 滤波时间	0ms~1000ms	100	ms	实时更改	第211页 “ H0A.74”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0A.75	200A-4Ch	STO触发后断使能延时时间	0ms~25ms	10	ms	实时更改	第211页 “H0A.75”
H0A.90	200A-5Bh	速度显示类均值滤波时间常数	0ms~100ms	0	ms	实时更改	第211页 “H0A.90”
H0A.91	200A-5Ch	转矩显示类均值滤波时间常数	0ms~100ms	0	ms	实时更改	第212页 “H0A.91”
H0A.92	200A-5Dh	位置显示类均值滤波时间常数	0ms~100ms	0	ms	实时更改	第212页 “H0A.92”
H0A.93	200A-5Eh	电压显示类低通滤波时间常数	0ms~250ms	0	ms	实时更改	第212页 “H0A.93”
H0A.94	200A-5Fh	热量显示类低通滤波时间常数	0ms~250ms	0	ms	实时更改	第212页 “H0A.94”

5.12 H0b组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0b.00	200b-01h	实际电机转速	-32767rpm~32767rpm	0	rpm	不可更改	第213页 “H0b.00”
H0b.01	200b-02h	速度指令	-32767rpm~32767rpm	0	rpm	不可更改	第213页 “H0b.01”
H0b.02	200b-03h	内部转矩指令	-500.0%~500.0%	0.0	%	不可更改	第213页 “H0b.02”
H0b.03	200b-04h	输入信号(DI信号)监视	0~65535	0	-	不可更改	第213页 “H0b.03”
H0b.05	200b-06h	输出信号(DO信号)监视	0~65535	0	-	不可更改	第214页 “H0b.05”
H0b.07	200b-08h	绝对位置计数器	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第214页 “H0b.07”
H0b.09	200b-0Ah	机械角度	0.0°~360.0°	0.0	°	不可更改	第214页 “H0b.09”
H0b.10	200b-0Bh	电气角度	0.0°~360.0°	0.0	°	不可更改	第215页 “H0b.10”
H0b.12	200b-0Dh	平均负载率	0.0%~800.0%	0.0	%	不可更改	第215页 “H0b.12”
H0b.13	200b-0Eh	输入指令计数器	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第215页 “H0b.13”
H0b.15	200b-10h	位置随动偏差(编码器单位)	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第216页 “H0b.15”
H0b.17	200b-12h	反馈脉冲计数器	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第216页 “H0b.17”
H0b.19	200b-14h	总上电时间	0.0s~429496729.5s	0.0	s	不可更改	第216页 “H0b.19”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0b.24	200b-19h	相电流有效值	0.0A~6553.5A	0.0	A	不可更改	第216页 “H0b.24”
H0b.25	200b-1Ah	电压注入辨识得到的角度	0.0°~360.0°	0.0	°	不可更改	第217页 “H0b.25”
H0b.26	200b-1Bh	母线电压值	0.0V~6553.5V	0.0	V	不可更改	第217页 “H0b.26”
H0b.27	200b-1Ch	模块温度值	-20°C~200°C	0	°C	不可更改	第217页 “H0b.27”
H0b.28	200b-1Dh	FPGA给出绝对编码器故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第217页 “H0b.28”
H0b.29	200b-1Eh	FPGA给出的轴状态信息	0~65535	0	-	不可更改	第217页 “H0b.29”
H0b.30	200b-1Fh	FPGA给出的轴故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第218页 “H0b.30”
H0b.31	200b-20h	编码内部故障信息	0~65535	0	-	实时更改	第218页 “H0b.31”
H0b.33	200b-22h	故障记录	0: 当前故障 1: 上1次故障 2: 上2次故障 3: 上3次故障 4: 上4次故障 5: 上5次故障 6: 上6次故障 7: 上7次故障 8: 上8次故障 9: 上9次故障 10: 上10次故障 11: 上11次故障 12: 上12次故障 13: 上13次故障 14: 上14次故障 15: 上15次故障 16: 上16次故障 17: 上17次故障 18: 上18次故障 19: 上19次故障	0	-	实时更改	第218页 “H0b.33”
H0b.34	200b-23h	所选次数故障码	0~65535	0	-	不可更改	第219页 “H0b.34”
H0b.35	200b-24h	所选故障时间截	0.0s~429496729.5s	0.0	s	不可更改	第219页 “H0b.35”
H0b.37	200b-26h	所选故障时电机转速	-32767rpm~32767rpm	0	rpm	不可更改	第220页 “H0b.37”
H0b.38	200b-27h	所选故障时电机U相电流	-3276.7A~3276.7A	0.0	A	不可更改	第220页 “H0b.38”
H0b.39	200b-28h	所选故障时电机V相电流	-3276.7A~3276.7A	0.0	A	不可更改	第220页 “H0b.39”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0b.40	200b-29h	所选故障时母线电压	0.0V~6553.5V	0.0	V	不可更改	第220页 “H0b.40”
H0b.41	200b-2Ah	所选故障时输入端子状态	0~65535	0	-	不可更改	第220页 “H0b.41”
H0b.43	200b-2Ch	所选故障时输出端子状态	0~65535	0	-	不可更改	第221页 “H0b.43”
H0b.45	200b-2Eh	内部故障码	0~65535	0	-	不可更改	第221页 “H0b.45”
H0b.46	200b-2Fh	所选故障时FPGA给出绝对编码器故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第221页 “H0b.46”
H0b.47	200b-30h	所选故障时FPGA给出的系统状态信息	0~65535	0	-	不可更改	第221页 “H0b.47”
H0b.48	200b-31h	所选故障时FPGA给出的系统故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第222页 “H0b.48”
H0b.49	200b-32h	所选故障时编码器内部故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第222页 “H0b.49”
H0b.51	200b-34h	所选故障时内部故障码	0~65535	0	-	不可更改	第222页 “H0b.51”
H0b.52	200b-35h	所选故障时FPGA超时故障标准位	0~65535	0	-	不可更改	第222页 “H0b.52”
H0b.53	200b-36h	位置随动偏差（指令单位）	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第223页 “H0b.53”
H0b.55	200b-38h	实际电机转速	-2147483648.0rpm~2147483647.0rpm	0.0	rpm	不可更改	第223页 “H0b.55”
H0b.57	200b-3Ah	控制母线电压	0.0V~6553.5V	0.0	V	不可更改	第223页 “H0b.57”
H0b.58	200b-3Bh	机械绝对位置（低32位）	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第223页 “H0b.58”
H0b.60	200b-3Dh	机械绝对位置（高32位）	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第224页 “H0b.60”
H0b.63	200b-40h	NotRdy状态	1: 控制电异常 2: 主回路电输入异常 3: 欠压 4: 软启动失败 5: 编码器初始化未完成 6: 对地短路失败 7: 其他	0	-	不可更改	第224页 “H0b.63”
H0b.64	200b-41h	实时输入位置指令计数器	-2147483648指令单位~2147483647指令单位	0	指令单位	不可更改	第224页 “H0b.64”
H0b.66	200b-43h	编码器温度	-32768°C~32767°C	0	°C	不可更改	第224页 “H0b.66”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0b.67	200b-44h	泄放负载率	0.0%~200.0%	0.0	%	不可更改	第225页 “H0b.67”
H0b.70	200b-47h	绝对值编码器旋转圈数	0Rev~65535Rev	0	Rev	不可更改	第225页 “H0b.70”
H0b.71	200b-48h	绝对值编码器的1圈内位置	2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第225页 “H0b.71”
H0b.74	200b-4Bh	FPGA给出的系统故障信息	0~65535	0	-	不可更改	第225页 “H0b.74”
H0b.77	200b-4Eh	编码器位置低32位	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第226页 “H0b.77”
H0b.79	200b-50h	编码器位置高32位	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第226页 “H0b.79”
H0b.81	200b-52h	旋转负载单圈位置低32位	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第226页 “H0b.81”
H0b.83	200b-54h	旋转负载单圈位置高32位	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第226页 “H0b.83”
H0b.85	200b-56h	旋转负载单圈位置（指令单位）	-2147483648p~2147483647p	0	p	不可更改	第227页 “H0b.85”
H0b.87	200b-58h	IGBT结温	0~200	0	-	不可更改	第227页 “H0b.87”
H0b.90	200b-5Bh	参数异常的参数组号	0~65535	0	-	不可更改	第227页 “H0b.90”
H0b.91	200b-5Ch	参数异常的参数组内偏置	0~65535	0	-	不可更改	第227页 “H0b.91”
H0b.94	200b-5Fh	单次上电时间	0.0s~429496729.5s	0.0	s	不可更改	第228页 “H0b.94”
H0b.96	200b-61h	所选故障时单次上电时间	0.0s~429496729.5s	0.0	s	不可更改	第228页 “H0b.96”

5.13 H0d组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0d.00	200d-01h	软件复位	0: 无操作 1: 软件复位	0	-	停机更改	第228页 “H0d.00”
H0d.01	200d-02h	故障复位	0: 无操作 1: 故障复位	0	-	停机更改	第229页 “H0d.01”
H0d.02	200d-03h	惯量辨识使能	0~65	0	-	实时更改	第229页 “H0d.02”
H0d.04	200d-05h	编码器ROM区读写	0: 无操作 1: 写ROM区 2: 读ROM区 3: ROM失败	0	-	停机更改	第229页 “H0d.04”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0d.05	200d-06h	紧急停机	0: 无操作 1: 紧急停机	0	-	实时更改	第229页 “ H0d.05 ”
H0d.12	200d-0Dh	UV相电流平衡校正	0: 不使能 1: 使能	0	-	停机更改	第230页 “ H0d.12 ”
H0d.17	200d-12h	DI/DO强制输入输出使能开关	bit0: 强制DI使能开关 0: 不使能 1: 使能 bit1: 强制DO使能开关 0: 不使能 1: 使能	0	-	实时更改	第230页 “ H0d.17 ”
H0d.18	200d-13h	DI强制输入设定值	0~255	255	-	实时更改	第230页 “ H0d.18 ”
H0d.19	200d-14h	DO强制输出设定值	0~31	0	-	实时更改	第231页 “ H0d.19 ”
H0d.20	200d-15h	绝对编码器复位使能	0: 无操作 1: 复位故障 2: 复位故障和多圈数据	0	-	停机更改	第231页 “ H0d.20 ”
H0d.23	200d-18h	转矩波动自学习	0~1	0	-	停机更改	第231页 “ H0d.23 ”
H0d.26	200d-1Bh	强制开启抱闸和动态制动	0: 无强制 1: 强制DB失效 2: 强制松闸 3: 强制DB失效和松闸	0	-	停机更改	第231页 “ H0d.26 ”

5.14 H0E组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0E.00	200E-01h	节点地址	1~127	1	-	停机更改	第232页 “ H0E.00 ”
H0E.01	200E-02h	通信写入是否存E2PROM	0: 写参数和对象字典时都不保存e2prom 1: 仅写参数时保存e2prom 2: 仅写对象字典时保存e2prom 3: 写参数和对象字典时都保存e2prom 4: 仅通讯建立(OP)前写对象字典时可保存e2prom	1	-	实时更改	第232页 “ H0E.01 ”
H0E.07	200E-08h	对象字典单位选择	0: 指令单位系统 (p/s、p/s2) 1: 用户单位系统 (0.01rpm、ms)	0	-	停机更改	第232页 “ H0E.07 ”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H0E.80	200E-51h	Modbus 波特率	4: 4800bps 5: 9600bps 6: 19200bps 7: 38400bps 8: 57600bps 9: 115200bps	9	-	实时更改	第235页 “ H0E.80”
H0E.81	200E-52h	Modbus 数据格式	3: 无校验, 1个停止位 (N-1)	3	-	实时更改	第235页 “ H0E.81”
H0E.82	200E-53h	Modbus 应答延迟	0ms~20ms	0	ms	实时更改	第236页 “ H0E.82”
H0E.83	200E-54h	Modbus 通讯超时时间	0ms~600ms	0	ms	实时更改	第236页 “ H0E.83”
H0E.84	200E-55h	Modbus 通讯数据高低位顺序	0: 高位在前, 低位在后 1: 低位在前, 高位在后	1	-	实时更改	第236页 “ H0E.84”
H0E.90	200E-5Bh	Modbus 版本号	0.00~655.35	0.00	-	不可更改	第236页 “ H0E.90”

5.15 H12组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H12.00	2012-01h	多段速度指令运行方式	0: 单次运行结束停机 (H12.01进行段数选择) 1: 循环运行 (H12.01进行段数选择) 2: 通过外部DI进行切换	1	-	停机更改	第238页 “ H12.00”
H12.01	2012-02h	速度指令终点段数选择	1~16	16	-	停机更改	第238页 “ H12.01”
H12.02	2012-03h	运行时间单位选择	0: s 1: min	0	-	停机更改	第238页 “ H12.02”
H12.03	2012-04h	加速时间1	0ms~65535ms	10	ms	实时更改	第238页 “ H12.03”
H12.04	2012-05h	减速时间1	0ms~65535ms	10	ms	实时更改	第239页 “ H12.04”
H12.05	2012-06h	加速时间2	0ms~65535ms	50	ms	实时更改	第239页 “ H12.05”
H12.06	2012-07h	减速时间2	0ms~65535ms	50	ms	实时更改	第239页 “ H12.06”
H12.07	2012-08h	加速时间3	0ms~65535ms	100	ms	实时更改	第239页 “ H12.07”
H12.08	2012-09h	减速时间3	0ms~65535ms	100	ms	实时更改	第240页 “ H12.08”
H12.09	2012-0Ah	加速时间4	0ms~65535ms	150	ms	实时更改	第240页 “ H12.09”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H12.10	2012-0Bh	减速时间4	0ms~65535ms	150	ms	实时更改	第240页 “ H12.10”
H12.20	2012-15h	第1段速度指令	-10000rpm~10000rpm	0	rpm	实时更改	第240页 “ H12.20”
H12.21	2012-16h	第1段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第240页 “ H12.21”
H12.22	2012-17h	第1段升降速时间	0: 零加减速时间 1: 加减速时间1 2: 加减速时间2 3: 加减速时间3 4: 加减速时间4	0	-	实时更改	第241页 “ H12.22”
H12.23	2012-18h	第2段指令	-10000rpm~10000rpm	100	rpm	实时更改	第241页 “ H12.23”
H12.24	2012-19h	第2段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第241页 “ H12.24”
H12.25	2012-1Ah	第2段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第242页 “ H12.25”
H12.26	2012-1Bh	第3段指令	-10000rpm~10000rpm	300	rpm	实时更改	第242页 “ H12.26”
H12.27	2012-1Ch	第3段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第242页 “ H12.27”
H12.28	2012-1Dh	第3段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第242页 “ H12.28”
H12.29	2012-1Eh	第4段指令	-10000rpm~10000rpm	500	rpm	实时更改	第242页 “ H12.29”
H12.30	2012-1Fh	第4段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第243页 “ H12.30”
H12.31	2012-20h	第4段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第243页 “ H12.31”
H12.32	2012-21h	第5段指令	-10000rpm~10000rpm	700	rpm	实时更改	第243页 “ H12.32”
H12.33	2012-22h	第5段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第243页 “ H12.33”
H12.34	2012-23h	第5段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第244页 “ H12.34”
H12.35	2012-24h	第6段指令	-10000rpm~10000rpm	900	rpm	实时更改	第244页 “ H12.35”
H12.36	2012-25h	第6段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第244页 “ H12.36”
H12.37	2012-26h	第6段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第244页 “ H12.37”
H12.38	2012-27h	第7段指令	-10000rpm~10000rpm	600	rpm	实时更改	第245页 “ H12.38”
H12.39	2012-28h	第7段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第245页 “ H12.39”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H12.40	2012-29h	第7段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第245页 “H12.40”
H12.41	2012-2Ah	第8段指令	-10000rpm~10000rpm	300	rpm	实时更改	第245页 “H12.41”
H12.42	2012-2Bh	第8段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第246页 “H12.42”
H12.43	2012-2Ch	第8段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第246页 “H12.43”
H12.44	2012-2Dh	第9段指令	-10000rpm~10000rpm	100	rpm	实时更改	第246页 “H12.44”
H12.45	2012-2Eh	第9段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第246页 “H12.45”
H12.46	2012-2Fh	第9段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第247页 “H12.46”
H12.47	2012-30h	第10段指令	-10000rpm~10000rpm	-100	rpm	实时更改	第247页 “H12.47”
H12.48	2012-31h	第10段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第247页 “H12.48”
H12.49	2012-32h	第10段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第247页 “H12.49”
H12.50	2012-33h	第11段指令	-10000rpm~10000rpm	-300	rpm	实时更改	第247页 “H12.50”
H12.51	2012-34h	第11段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第248页 “H12.51”
H12.52	2012-35h	第11段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第248页 “H12.52”
H12.53	2012-36h	第12段指令	-10000rpm~10000rpm	-500	rpm	实时更改	第248页 “H12.53”
H12.54	2012-37h	第12段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第248页 “H12.54”
H12.55	2012-38h	第12段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第249页 “H12.55”
H12.56	2012-39h	第13段指令	-10000rpm~10000rpm	-700	rpm	实时更改	第249页 “H12.56”
H12.57	2012-3Ah	第13段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第249页 “H12.57”
H12.58	2012-3Bh	第13段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第249页 “H12.58”
H12.59	2012-3Ch	第14段指令	-10000rpm~10000rpm	-900	rpm	实时更改	第250页 “H12.59”
H12.60	2012-3Dh	第14段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第250页 “H12.60”
H12.61	2012-3Eh	第14段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第250页 “H12.61”
H12.62	2012-3Fh	第15段指令	-10000rpm~10000rpm	-600	rpm	实时更改	第250页 “H12.62”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H12.63	2012-40h	第15段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第251页 “ H12.63 ”
H12.64	2012-41h	第15段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第251页 “ H12.64 ”
H12.65	2012-42h	第16段指令	-10000rpm~10000rpm	-300	rpm	实时更改	第251页 “ H12.65 ”
H12.66	2012-43h	第16段指令运行时间	0.0s(m)~6553.5s(m)	5.0	s(m)	实时更改	第251页 “ H12.66 ”
H12.67	2012-44h	第16段升降速时间	同H12.22。	0	-	实时更改	第252页 “ H12.67 ”

5.16 H17组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.90	2017-5Bh	通信VDI使能	0: 不使能 1: 使能	0	-	停机更改	第252页 “ H17.90 ”
H17.91	2017-5Ch	上电后VDI默认值	0: 无默认 1: VDI1默认值 2: VDI2默认值 4: VDI3默认值 8: VDI4默认值 16: VDI5默认值 32: VDI6默认值 64: VDI7默认值 128: VDI8默认值 256: VDI9默认值 512: VDI10默认值 1024: VDI11默认值 2048: VDI12默认值 4096: VDI13默认值 8092: VDI14默认值 16384: VDI15默认值 32768: VDI16默认值	0	-	实时更改	第252页 “ H17.91 ”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.00	2017-01h	VDI1端子功能选择	0: 无定义 1: 伺服使能 3: 增益切换 14: 正向超程开关 15: 反向超程开关 16: 正外部转矩限制 17: 负外部转矩限制 18: 正向点动 19: 反向点动 31: 原点开关 34: 紧急停机 41: 以当前位置为原点 56: EPOS程序段外部切换开关	0	-	实时更改	第253页 “ H17.00”
H17.01	2017-02h	VDI1端子逻辑电平选择	0: 表示VDI1写入1有效 1: 表示VDI1写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第254页 “ H17.01”
H17.02	2017-03h	VDI2端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第254页 “ H17.02”
H17.03	2017-04h	VDI2端子逻辑电平选择	0: 表示VDI2写入1有效 1: 表示VDI2写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第254页 “ H17.03”
H17.04	2017-05h	VDI3端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第254页 “ H17.04”
H17.05	2017-06h	VDI3端子逻辑电平选择	0: 表示VDI3写入1有效 1: 表示VDI3写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第255页 “ H17.05”
H17.06	2017-07h	VDI4端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第255页 “ H17.06”
H17.07	2017-08h	VDI4端子逻辑电平选择	0: 表示VDI4写入1有效 1: 表示VDI4写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第255页 “ H17.07”
H17.08	2017-09h	VDI5端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第255页 “ H17.08”
H17.09	2017-0Ah	VDI5端子逻辑电平选择	0: 表示VDI5写入1有效 1: 表示VDI5写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第256页 “ H17.09”
H17.10	2017-0Bh	VDI6端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第256页 “ H17.10”
H17.11	2017-0Ch	VDI6端子逻辑电平选择	0: 表示VDI6写入1有效 1: 表示VDI6写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第256页 “ H17.11”
H17.12	2017-0Dh	VDI7端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第256页 “ H17.12”
H17.13	2017-0Eh	VDI7端子逻辑电平选择	0: 表示VDI7写入1有效 1: 表示VDI7写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第257页 “ H17.13”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.14	2017-0Fh	VDI8端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第257页 “ H17.14 ”
H17.15	2017-10h	VDI8端子逻辑电平选择	0: 表示VDI8写入1有效 1: 表示VDI8写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第257页 “ H17.15 ”
H17.16	2017-11h	VDI9端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第257页 “ H17.16 ”
H17.17	2017-12h	VDI9端子逻辑电平选择	0: 表示VDI9写入1有效 1: 表示VDI9写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第258页 “ H17.17 ”
H17.18	2017-13h	VDI10端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第258页 “ H17.18 ”
H17.19	2017-14h	VDI10端子逻辑电平选择	0: 表示VDI10写入1有效 1: 表示VDI10写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第258页 “ H17.19 ”
H17.20	2017-15h	VDI11端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第258页 “ H17.20 ”
H17.21	2017-16h	VDI11端子逻辑电平选择	0: 表示VDI11写入1有效 1: 表示VDI11写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第259页 “ H17.21 ”
H17.22	2017-17h	VDI12端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第259页 “ H17.22 ”
H17.23	2017-18h	VDI12端子逻辑电平选择	0: 表示VDI12写入1有效 1: 表示VDI12写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第259页 “ H17.23 ”
H17.24	2017-19h	VDI13端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第259页 “ H17.24 ”
H17.25	2017-1Ah	VDI13端子逻辑电平选择	0: 表示VDI13写入1有效 1: 表示VDI13写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第260页 “ H17.25 ”
H17.26	2017-1Bh	VDI14端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第260页 “ H17.26 ”
H17.27	2017-1Ch	VDI14端子逻辑电平选择	0: 表示VDI14写入1有效 1: 表示VDI14写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第260页 “ H17.27 ”
H17.28	2017-1Dh	VDI15端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第260页 “ H17.28 ”
H17.29	2017-1Eh	VDI15端子逻辑电平选择	0: 表示VDI15写入1有效 1: 表示VDI15写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第261页 “ H17.29 ”
H17.30	2017-1Fh	VDI16端子功能选择	同H17.00。	0	-	实时更改	第261页 “ H17.30 ”
H17.31	2017-20h	VDI16端子逻辑电平选择	0: 表示VDI16写入1有效 1: 表示VDI16写入值由0变为1时有效	0	-	停机更改	第261页 “ H17.31 ”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.92	2017-5Dh	通信VDO使能	0: 不使能 1: 使能	0	-	停机更改	第261页 “ H17.92”
H17.93	2017-5Eh	上电后VDO默认 值	0: 无默认 1: VDI1默认值 2: VDI2默认值 4: VDI3默认值 8: VDI4默认值 16: VDI5默认值 32: VDI6默认值 64: VDI7默认值 128: VDI8默认值 256: VDI9默认值 512: VDI10默认值 1024: VDI11默认值 2048: VDI12默认值 4096: VDI13默认值 8192: VDI14默认值 16384: VDI15默认值 32768: VDI16默认值	0	-	停机更改	第262页 “ H17.93”
H17.32	2017-21h	VDO虚拟电平	0~65535	0	-	不可更改	第262页 “ H17.32”
H17.33	2017-22h	VDO1端子功能 选择	0: 无定义 1: 伺服准备好 2: 电机旋转 3: 零速信号 4: 速度一致 5: 定位完成 6: 定位接近 7: 转矩限制 8: 速度限制 9: 抱闸 10: 警告 11: 故障 16: 原点回零完成 18: 转矩到达 19: 速度到达 25: 比较输出 30: 警告或故障输出 32: EDM输出	0	-	实时更改	第262页 “ H17.33”
H17.34	2017-23h	VDO1端子逻辑 电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第263页 “ H17.34”
H17.35	2017-24h	VDO2端子功能 选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第263页 “ H17.35”
H17.36	2017-25h	VDO2端子逻辑 电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第264页 “ H17.36”
H17.37	2017-26h	VDO3端子功能 选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第264页 “ H17.37”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.38	2017-27h	VDO3端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第264页 “H17.38”
H17.39	2017-28h	VDO4端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第264页 “H17.39”
H17.40	2017-29h	VDO4端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第265页 “H17.40”
H17.41	2017-2Ah	VDO5端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第265页 “H17.41”
H17.42	2017-2Bh	VDO5端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第265页 “H17.42”
H17.43	2017-2Ch	VDO6端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第265页 “H17.43”
H17.44	2017-2Dh	VDO6端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第266页 “H17.44”
H17.45	2017-2Eh	VDO7端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第266页 “H17.45”
H17.46	2017-2Fh	VDO7端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第266页 “H17.46”
H17.47	2017-30h	VDO8端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第266页 “H17.47”
H17.48	2017-31h	VDO8端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第267页 “H17.48”
H17.49	2017-32h	VDO9端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第267页 “H17.49”
H17.50	2017-33h	VDO9端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第267页 “H17.50”
H17.51	2017-34h	VDO10端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第267页 “H17.51”
H17.52	2017-35h	VDO10端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第268页 “H17.52”
H17.53	2017-36h	VDO11端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第268页 “H17.53”
H17.54	2017-37h	VDO11端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第268页 “H17.54”
H17.55	2017-38h	VDO12端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第268页 “H17.55”
H17.56	2017-39h	VDO12端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第269页 “H17.56”
H17.57	2017-3Ah	VDO13端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第269页 “H17.57”
H17.58	2017-3Bh	VDO13端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第269页 “H17.58”
H17.59	2017-3Ch	VDO14端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第269页 “H17.59”
H17.60	2017-3Dh	VDO14端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第270页 “H17.60”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H17.61	2017-3Eh	VDO15端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第270页 “H17.61”
H17.62	2017-3Fh	VDO15端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第270页 “H17.62”
H17.63	2017-40h	VDO16端子功能选择	同H17.33。	0	-	实时更改	第270页 “H17.63”
H17.64	2017-41h	VDO16端子逻辑电平选择	0: 表示有效时输出1 1: 表示有效时输出0	0	-	实时更改	第271页 “H17.64”

5.17 H18组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H18.00	2018-01h	位置比较输出使能	0: 不使能 1: 使能(上升沿有效)	0	-	实时更改	第271页 “H18.00”
H18.01	2018-02h	位置比较输出反馈来源	0: 电机编码器反馈 1: 全闭环位置反馈	0	-	实时更改	第271页 “H18.01”
H18.02	2018-03h	位置比较值分辨率	0: 24bit 1: 23bit 2: 22bit 3: 21bit 4: 20bit 5: 19bit 6: 18bit 7: 17bit	0	-	实时更改	第271页 “H18.02”
H18.03	2018-04h	位置比较模式选择	0: 单次比较模式 1: 循环比较模式 2: 定数循环比较模式	0	-	实时更改	第272页 “H18.03”
H18.04	2018-05h	以当前位置为零点	0: 不使能 1: 使能(上升沿有效)	0	-	实时更改	第272页 “H18.04”
H18.05	2018-06h	位置比较输出宽度	0.1ms~204.7ms	0.1	ms	实时更改	第272页 “H18.05”
H18.06	2018-07h	位置比较输出ABZ口极性选择	bit0: O/CZ输出逻辑 0: 正极性, 有效时输出高电平 1: 负极性, 有效时输出低电平 bit1: Z口输出逻辑 0: 正极性, 有效时输出高电平 1: 负极性, 有效时输出低电平 bit2: A/B输出逻辑 0: 正极性, 有效时输出高电平 1: 负极性, 有效时输出低电平	0	-	实时更改	第273页 “H18.06”
H18.07	2018-08h	位置比较的起始点	0~40	0	-	实时更改	第273页 “H18.07”
H18.08	2018-09h	位置比较的终止点	0~40	0	-	实时更改	第273页 “H18.08”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H18.09	2018-0Ah	位置比较当前状态	0~1024	0	-	不可更改	第274页 “ H18.09 ”
H18.10	2018-0Bh	位置比较实时位置	-2147483648~2147483647	0	-	不可更改	第274页 “ H18.10 ”
H18.12	2018-0Dh	位置比较零点偏置	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第274页 “ H18.12 ”
H18.14	2018-0Fh	位置比较输出延时补偿	-30.00us~30.00us	0.00	us	实时更改	第274页 “ H18.14 ”
H18.15	2018-10h	定数模式循环次数	1~65535	1	-	实时更改	第274页 “ H18.15 ”
H18.16	2018-11h	ABZ输出功能设置	bit0: OCZ口功能 0: 分频输出 1: 位置比较 bit1: Z口功能 0: 分频输出 1: 位置比较 bit2: A/B口功能 0: 分频输出 1: 位置比较	0	-	实时更改	第275页 “ H18.16 ”
H18.17	2018-12h	定数模式完成次数	1~65535	1	-	不可更改	第275页 “ H18.17 ”

5.18 H19组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H19.00	2019-01h	位置比较1目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第275页 “ H19.00 ”
H19.02	2019-03h	位置比较1属性值	bit0: 正向穿越 bit1: 负向穿越 bit2: 保留 bit3: 保留 bit4: 保留 bit5: 保留 bit6: 输出保持属性 bit7: DO1输出 bit8: DO2输出 bit9: DO3输出 bit10: DO4输出 bit12: 分频A输出 bit13: 分频B输出 bit14: 分频Z输出 bit15: 分频OCZ输出	0	-	实时更改	第276页 “ H19.02 ”
H19.03	2019-04h	位置比较2目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第276页 “ H19.03 ”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H19.05	2019-06h	位置比较2属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第276页 “H19.05”
H19.06	2019-07h	位置比较3目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第277页 “H19.06”
H19.08	2019-09h	位置比较3属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第277页 “H19.08”
H19.09	2019-0Ah	位置比较4目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第277页 “H19.09”
H19.11	2019-0Ch	位置比较4属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第277页 “H19.11”
H19.12	2019-0Dh	位置比较5目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第278页 “H19.12”
H19.14	2019-0Fh	位置比较5属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第278页 “H19.14”
H19.15	2019-10h	位置比较6目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第278页 “H19.15”
H19.17	2019-12h	位置比较6属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第278页 “H19.17”
H19.18	2019-13h	位置比较7目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第279页 “H19.18”
H19.20	2019-15h	位置比较7属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第279页 “H19.20”
H19.21	2019-16h	位置比较8目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第279页 “H19.21”
H19.23	2019-18h	位置比较8属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第279页 “H19.23”
H19.24	2019-19h	位置比较9目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第280页 “H19.24”
H19.26	2019-1Bh	位置比较9属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第280页 “H19.26”
H19.27	2019-1Ch	位置比较10目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第280页 “H19.27”
H19.29	2019-1Eh	位置比较10属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第280页 “H19.29”
H19.30	2019-1Fh	位置比较11目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第281页 “H19.30”
H19.32	2019-21h	位置比较11属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第281页 “H19.32”
H19.33	2019-22h	位置比较12目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第281页 “H19.33”
H19.35	2019-24h	位置比较12属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第281页 “H19.35”
H19.36	2019-25h	位置比较13目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第281页 “H19.36”
H19.38	2019-27h	位置比较13属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第282页 “H19.38”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H19.39	2019-28h	位置比较14目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第282页 “H19.39”
H19.41	2019-2Ah	位置比较14属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第282页 “H19.41”
H19.42	2019-2Bh	位置比较15目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第282页 “H19.42”
H19.44	2019-2Dh	位置比较15属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第283页 “H19.44”
H19.45	2019-2Eh	位置比较16目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第283页 “H19.45”
H19.47	2019-30h	位置比较16属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第283页 “H19.47”
H19.48	2019-31h	位置比较17目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第283页 “H19.48”
H19.50	2019-33h	位置比较17属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第284页 “H19.50”
H19.51	2019-34h	位置比较18目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第284页 “H19.51”
H19.53	2019-36h	位置比较18属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第284页 “H19.53”
H19.54	2019-37h	位置比较19目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第284页 “H19.54”
H19.56	2019-39h	位置比较19属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第285页 “H19.56”
H19.57	2019-3Ah	位置比较20目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第285页 “H19.57”
H19.59	2019-3Ch	位置比较20属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第285页 “H19.59”
H19.60	2019-3Dh	位置比较21目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第285页 “H19.60”
H19.62	2019-3Fh	位置比较21属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第286页 “H19.62”
H19.63	2019-40h	位置比较22目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第286页 “H19.63”
H19.65	2019-42h	位置比较22属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第286页 “H19.65”
H19.66	2019-43h	位置比较23目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第286页 “H19.66”
H19.68	2019-45h	位置比较23属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第286页 “H19.68”
H19.69	2019-46h	位置比较24目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第287页 “H19.69”
H19.71	2019-48h	位置比较24属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第287页 “H19.71”
H19.72	2019-49h	位置比较25目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第287页 “H19.72”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H19.74	2019-4Bh	位置比较25属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第287页 “H19.74”
H19.75	2019-4Ch	位置比较26目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第288页 “H19.75”
H19.77	2019-4Eh	位置比较26属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第288页 “H19.77”
H19.78	2019-4Fh	位置比较27目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第288页 “H19.78”
H19.80	2019-51h	位置比较27属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第288页 “H19.80”
H19.81	2019-52h	位置比较28目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第289页 “H19.81”
H19.83	2019-54h	位置比较28属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第289页 “H19.83”
H19.84	2019-55h	位置比较29目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第289页 “H19.84”
H19.86	2019-57h	位置比较29属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第289页 “H19.86”
H19.87	2019-58h	位置比较30目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第290页 “H19.87”
H19.89	2019-5Ah	位置比较30属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第290页 “H19.89”
H19.90	2019-5Bh	位置比较31目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第290页 “H19.90”
H19.92	2019-5Dh	位置比较31属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第290页 “H19.92”
H19.93	2019-5Eh	位置比较32目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第291页 “H19.93”
H19.95	2019-60h	位置比较32属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第291页 “H19.95”
H19.96	2019-61h	位置比较33目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第291页 “H19.96”
H19.98	2019-63h	位置比较33属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第291页 “H19.98”
H19.99	2019-64h	位置比较34目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第291页 “H19.99”
H19.101	2019-66h	位置比较34属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第292页 “H19.101”
H19.102	2019-67h	位置比较35目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第292页 “H19.102”
H19.104	2019-69h	位置比较35属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第292页 “H19.104”
H19.105	2019-6Ah	位置比较36目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第292页 “H19.105”
H19.107	2019-6Ch	位置比较36属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第293页 “H19.107”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H19.108	2019-6Dh	位置比较37目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第293页 “H19.108”
H19.110	2019-6Fh	位置比较37属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第293页 “H19.110”
H19.111	2019-70h	位置比较38目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第293页 “H19.111”
H19.113	2019-72h	位置比较38属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第294页 “H19.113”
H19.114	2019-73h	位置比较39目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第294页 “H19.114”
H19.116	2019-75h	位置比较39属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第294页 “H19.116”
H19.117	2019-76h	位置比较40目标值	-2147483648~2147483647	0	-	实时更改	第294页 “H19.117”
H19.119	2019-78h	位置比较40属性值	同H19.02。	0	-	实时更改	第295页 “H19.119”

5.19 H24组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H24.00	2024-01h	报文号选择 [PN922]	0~65535	3	-	不可更改	第295页 “H24.00”
H24.01	2024-02h	心跳报警阈值 [PN925]	0~65535	5	-	停机更改	第295页 “H24.01”
H24.02	2024-03h	故障消息计数器 [PN944]	0~65535	0	-	不可更改	第295页 “H24.02”
H24.03	2024-04h	故障号 [PN947]	0~65535	0	-	不可更改	第296页 “H24.03”
H24.04	2024-05h	故障序号	0~63	0	-	停机更改	第296页 “H24.04”
H24.05	2024-06h	故障状况计数器 [PN952]	0~65535	0	-	停机更改	第296页 “H24.05”
H24.06	2024-07h	传感器首部 [PN979[0]]	0~4294967295	20754	-	停机更改	第296页 “H24.06”
H24.08	2024-09h	传感器类型 [PN979[1]]	0~4294967295	2147483650	-	停机更改	第297页 “H24.08”
H24.10	2024-0Bh	传感器分辨率 [PN979[2]]	0~4294967295	256	-	停机更改	第297页 “H24.10”
H24.12	2024-0Dh	传感器G1_X1ST1移位因子 [PN979[3]]	0~24	15	-	停机更改	第297页 “H24.12”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H24.14	2024-0Fh	传感器G1_X1ST2移位因子 [PN979[4]]	0~24	15	-	停机更改	第297页 “ H24.14”
H24.16	2024-11h	传感器多圈圈数 [PN979[5]]	0~4294967295	512	-	停机更改	第298页 “ H24.16”
H24.19	2024-14h	同步周期	0~65535	999	-	不可更改	第298页 “ H24.19”
H24.20	2024-15h	网络参数写入标志	0~3	0	-	停机更改	第298页 “ H24.20”
H24.22	2024-17h	IP地址	0~0	0	-	实时更改	第298页 “ H24.22”
H24.24	2024-19h	子网掩码	0~0	0	-	实时更改	第298页 “ H24.24”
H24.26	2024-1Bh	默认网关	0~0	0	-	实时更改	第299页 “ H24.26”
H24.28	2024-1Dh	AC1速度反馈选择	0: 普通 1: 高精度	0	-	停机更改	第299页 “ H24.28”
H24.32	2024-21h	DSC位置环增益选择	0: 本地位置环增益 1: PLC位置环增益 3: DSC手动调整	0	-	停机更改	第299页 “ H24.32”
H24.33	2024-22h	DSC位置反馈超前的SYNC个数	0~16	1	-	实时更改	第303页 “ H24.33”
H24.34	2024-23h	环路增益选择开关	0: 根据DSC增益匹配刚性表 1: 根据H09_01匹配刚性表	0	-	停机更改	第303页 “ H24.34”
H24.35	2024-24h	850报文自定义发送	0: 无定义 1: VDO 2: 外部DI状态	0	-	实时更改	第300页 “ H24.35”
H24.36	2024-25h	850用户自定义接收	0: 无定义 1: VDI 2: 外部DO状态	0	-	实时更改	第300页 “ H24.36”
H24.37	2024-26h	附加报文	0~65535	0	-	停机更改	第300页 “ H24.37”
H24.38	2024-27h	用户自定义接收字	0: 无功能 1: 附加转矩 2: 强制DO输出	0	-	实时更改	第300页 “ H24.38”
H24.39	2024-28h	用户自动以发送字	0: 无功能 1: 实际转矩 2: 实际电流值 3: DI状态	0	-	实时更改	第301页 “ H24.39”
H24.41	2024-2Ah	设备名称丢失报警使能	0~1	0	-	实时更改	第301页 “ H24.41”
H24.42	2024-2Bh	掉线检测连续次数	0~65535	8	-	实时更改	第301页 “ H24.42”
H24.43	2024-2Ch	通讯超时时间	1~65535	1000	-	实时更改	第301页 “ H24.43”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H24.44	2024-2Dh	FPGA同步检测偏差阈值	0ns~65535ns	3000	ns	停机更改	第302页 “H24.44”
H24.45	2024-2Eh	MAC地址	0~65535	0	-	实时更改	第302页 “H24.45”
H24.46	2024-2Fh	MAC地址	0~65535	0	-	实时更改	第302页 “H24.46”
H24.47	2024-30h	MAC地址	0~65535	0	-	实时更改	第302页 “H24.47”
H24.48	2024-31h	DSC位置环增益系数	1~31	10	-	停机更改	第303页 “H24_48”

5.20 H25组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H25.00	2025-01h	EPOS最大速度值	1LU/min~4000000LU/min	30000	1000LU/min	实时更改	第304页 “H25.00”
H25.02	2025-03h	EPOS最大加速度	1LU/s/s~2000000LU/s/s	100	1000LU/s/s	实时更改	第304页 “H25.02”
H25.04	2025-05h	EPOS最大减速度	1LU/s/s~2000000LU/s/s	100	1000LU/s/s	实时更改	第304页 “H25.04”
H25.06	2025-07h	EPOS斜坡减速度	1LU/s/s~2000000LU/s/s	100	1000LU/s/s	实时更改	第304页 “H25.06”
H25.10	2025-0Bh	EPOS定位到达阈值	0LU~2147483647LU	7	1LU	实时更改	第305页 “H25.10”
H25.12	2025-0Dh	EPOS定位到达窗口时间	0ms~2147483647ms	0	ms	实时更改	第305页 “H25.12”
H25.14	2025-0Fh	Jog1	-4000000LU/min~4000000LU/min	-300	1000LU/min	实时更改	第305页 “H25.14”
H25.16	2025-11h	Jog2	-4000000LU/min~4000000LU/min	300	1000LU/min	实时更改	第305页 “H25.16”
H25.18	2025-13h	EPOS-Jog1位置增量	0LU~2147483648LU	1000	LU	实时更改	第306页 “H25.18”
H25.20	2025-15h	EPOS-Jog2位置增量	0LU~2147483648LU	1000	LU	实时更改	第306页 “H25.20”
H25.22	2025-17h	回原类型	-2~35	0	-	实时更改	第306页 “H25.22”
H25.23	2025-18h	回原高速速度	0LU/min~4000000LU/min	5000	1000LU/min	实时更改	第306页 “H25.23”
H25.25	2025-1Ah	回原低速速度	0LU/min~4000000LU/min	300	1000LU/min	实时更改	第307页 “H25.25”
H25.27	2025-1Ch	回原加减速倍率	0.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第307页 “H25.27”

5.21 H27组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H27.00	2027-01h	当前段	0~15	0	-	不可更改	第307页 “ H27.00”
H27.01	2027-02h	第0段任务	1: 定位 2: 固定挡块 3: 正向循环 4: 负向循环 5: 等待 6: 转到 7: 设置IO 8: 复位IO	1	-	实时更改	第307页 “ H27.01”
H27.02	2027-03h	第1段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第308页 “ H27.02”
H27.03	2027-04h	第2段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第308页 “ H27.03”
H27.04	2027-05h	第3段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第308页 “ H27.04”
H27.05	2027-06h	第4段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第309页 “ H27.05”
H27.06	2027-07h	第5段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第309页 “ H27.06”
H27.07	2027-08h	第6段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第309页 “ H27.07”
H27.08	2027-09h	第7段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第309页 “ H27.08”
H27.09	2027-0Ah	第8段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第309页 “ H27.09”
H27.10	2027-0Bh	第9段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第310页 “ H27.10”
H27.11	2027-0Ch	第10段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第310页 “ H27.11”
H27.12	2027-0Dh	第11段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第310页 “ H27.12”
H27.13	2027-0Eh	第12段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第310页 “ H27.13”
H27.14	2027-0Fh	第13段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第311页 “ H27.14”
H27.15	2027-10h	第14段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第311页 “ H27.15”
H27.16	2027-11h	第15段任务	同H27.01。	1	-	实时更改	第311页 “ H27.16”
H27.17	2027-12h	第0段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第311页 “ H27.17”
H27.19	2027-14h	第1段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第312页 “ H27.19”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H27.21	2027-16h	第2段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第312页 “H27.21”
H27.23	2027-18h	第3段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第312页 “H27.23”
H27.25	2027-1Ah	第4段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第312页 “H27.25”
H27.27	2027-1Ch	第5段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第313页 “H27.27”
H27.29	2027-1Eh	第6段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第313页 “H27.29”
H27.31	2027-20h	第7段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第313页 “H27.31”
H27.33	2027-22h	第8段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第313页 “H27.33”
H27.35	2027-24h	第9段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第314页 “H27.35”
H27.37	2027-26h	第10段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第314页 “H27.37”
H27.39	2027-28h	第11段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第314页 “H27.39”
H27.41	2027-2Ah	第12段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第314页 “H27.41”
H27.43	2027-2Ch	第13段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第314页 “H27.43”
H27.45	2027-2Eh	第14段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第315页 “H27.45”
H27.47	2027-30h	第15段位置	-2147483648LU~2147483647LU	0	1LU	实时更改	第315页 “H27.47”
H27.49	2027-32h	第0段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第315页 “H27.49”
H27.51	2027-34h	第1段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第315页 “H27.51”
H27.53	2027-36h	第2段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第316页 “H27.53”
H27.55	2027-38h	第3段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第316页 “H27.55”
H27.57	2027-3Ah	第4段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第316页 “H27.57”
H27.59	2027-3Ch	第5段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第316页 “H27.59”
H27.61	2027-3Eh	第6段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第317页 “H27.61”
H27.63	2027-40h	第7段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第317页 “H27.63”
H27.65	2027-42h	第8段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000LU/min	实时更改	第317页 “H27.65”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H27.67	2027-44h	第9段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第317页 “ H27.67”
H27.69	2027-46h	第10段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第318页 “ H27.69”
H27.71	2027-48h	第11段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第318页 “ H27.71”
H27.73	2027-4Ah	第12段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第318页 “ H27.73”
H27.75	2027-4Ch	第13段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第318页 “ H27.75”
H27.77	2027-4Eh	第14段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第319页 “ H27.77”
H27.79	2027-50h	第15段速度	0LU/min~4294967295LU/min	600	1000L U/min	实时更改	第319页 “ H27.79”
H27.81	2027-52h	第0段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第319页 “ H27.81”
H27.82	2027-53h	第1段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第319页 “ H27.82”
H27.83	2027-54h	第2段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第319页 “ H27.83”
H27.84	2027-55h	第3段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第320页 “ H27.84”
H27.85	2027-56h	第4段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第320页 “ H27.85”
H27.86	2027-57h	第5段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第320页 “ H27.86”
H27.87	2027-58h	第6段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第320页 “ H27.87”
H27.88	2027-59h	第7段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第321页 “ H27.88”
H27.89	2027-5Ah	第8段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第321页 “ H27.89”
H27.90	2027-5Bh	第9段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第321页 “ H27.90”
H27.91	2027-5Ch	第10段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第321页 “ H27.91”
H27.92	2027-5Dh	第11段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第322页 “ H27.92”
H27.93	2027-5Eh	第12段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第322页 “ H27.93”
H27.94	2027-5Fh	第13段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第322页 “ H27.94”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H27.95	2027-60h	第14段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第322页 “ H27.95 ”
H27.96	2027-61h	第15段加速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第323页 “ H27.96 ”

5.22 H28组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H28.00	2028-01h	第0段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第323页 “ H28.00 ”
H28.01	2028-02h	第1段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第323页 “ H28.01 ”
H28.02	2028-03h	第2段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第323页 “ H28.02 ”
H28.03	2028-04h	第3段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第324页 “ H28.03 ”
H28.04	2028-05h	第4段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第324页 “ H28.04 ”
H28.05	2028-06h	第5段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第324页 “ H28.05 ”
H28.06	2028-07h	第6段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第324页 “ H28.06 ”
H28.07	2028-08h	第7段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第325页 “ H28.07 ”
H28.08	2028-09h	第8段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第325页 “ H28.08 ”
H28.09	2028-0Ah	第9段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第325页 “ H28.09 ”
H28.10	2028-0Bh	第10段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第325页 “ H28.10 ”
H28.11	2028-0Ch	第11段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第326页 “ H28.11 ”
H28.12	2028-0Dh	第12段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第326页 “ H28.12 ”
H28.13	2028-0Eh	第13段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第326页 “ H28.13 ”
H28.14	2028-0Fh	第14段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第326页 “ H28.14 ”
H28.15	2028-10h	第15段减速度倍率	1.00%~100.00%	100.00	%	实时更改	第326页 “ H28.15 ”
H28.16	2028-11h	第0段任务模式	0~65535	0	-	实时更改	第327页 “ H28.16 ”

参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H28.17	2028-12h	第1段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第327页 “ H28.17”
H28.18	2028-13h	第2段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第327页 “ H28.18”
H28.19	2028-14h	第3段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第327页 “ H28.19”
H28.20	2028-15h	第4段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第328页 “ H28.20”
H28.21	2028-16h	第5段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第328页 “ H28.21”
H28.22	2028-17h	第6段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第328页 “ H28.22”
H28.23	2028-18h	第7段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第328页 “ H28.23”
H28.24	2028-19h	第8段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第329页 “ H28.24”
H28.25	2028-1Ah	第9段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第329页 “ H28.25”
H28.26	2028-1Bh	第10段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第329页 “ H28.26”
H28.27	2028-1Ch	第11段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第329页 “ H28.27”
H28.28	2028-1Dh	第12段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第330页 “ H28.28”
H28.29	2028-1Eh	第13段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第330页 “ H28.29”
H28.30	2028-1Fh	第14段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第330页 “ H28.30”
H28.31	2028-20h	第15段任务模式	0-65535	0	-	实时更改	第330页 “ H28.31”
H28.32	2028-21h	第0段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第331页 “ H28.32”
H28.34	2028-23h	第1段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第331页 “ H28.34”
H28.36	2028-25h	第2段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第331页 “ H28.36”
H28.38	2028-27h	第3段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第331页 “ H28.38”
H28.40	2028-29h	第4段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第331页 “ H28.40”
H28.42	2028-2Bh	第5段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第332页 “ H28.42”
H28.44	2028-2Dh	第6段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第332页 “ H28.44”
H28.46	2028-2Fh	第7段任务参数	0-2147483647	0	-	实时更改	第332页 “ H28.46”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H28.48	2028-31h	第8段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第332页 “ H28.48”
H28.50	2028-33h	第9段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第333页 “ H28.50”
H28.52	2028-35h	第10段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第333页 “ H28.52”
H28.54	2028-37h	第11段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第333页 “ H28.54”
H28.56	2028-39h	第12段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第333页 “ H28.56”
H28.58	2028-3Bh	第13段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第334页 “ H28.58”
H28.60	2028-3Dh	第14段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第334页 “ H28.60”
H28.62	2028-3Fh	第15段任务参数	0~2147483647	0	-	实时更改	第334页 “ H28.62”
H28.64	2028-41h	固定挡块监控窗口	0~4294967295	0	-	实时更改	第334页 “ H28.64”
H28.66	2028-43h	固定挡块最大跟随误差	0~4294967295	0	-	实时更改	第335页 “ H28.66”
H28.68	2028-45h	外部触发来源	0: STW1.bit13触发 1: DI触发	0	-	停机更改	第335页 “ H28.68”

5.23 H29组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.00	2029-01h	控制字 1 (STW1)	bit0: 1 = 可以能使脉冲; 0 = OFF1 斜坡停机, 消除脉冲, 准备接通就绪 bit1: 1 = 无OFF2 (可以能使脉冲); 0 = OFF2 惯性停机 立即消除脉冲 并禁止接通 bit2: 1 = 无OFF3 (可以能使脉冲); 0 = OFF3 快速停机 P1135制 动, 消除脉冲 并禁止接通 bit3: 1 = 允许使能 0 = 禁止运行 (消除脉冲) bit4: 1 = 可以使用斜坡函数发 生器 0 = 禁用斜坡函数发生器 bit5: 1 = 继续斜坡函数发生器 0 = 冻结斜坡函数发生器输出 bit6: 1 = 使能设定值 0 = 禁止设定值(斜坡函数发生器的输入为0) bit7: 上升沿有效 应答故障 bit8: JOG1 bit9: JOG2 bit10: 1 = 通过PLC控制 bit11: 保留 bit12: 保留 bit13: 保留 bit14: 保留 bit15: 保留	0	-	不可更改	第335页 “ H29.00”
H29.01	2029-02h	控制字 2 (STW2)	0~65535	0	-	不可更改	第336页 “ H29.01”
H29.02	2029-03h	速度设定值 A(VEL_NSOLL_ A)	0~65535	0	-	不可更改	第336页 “ H29.02”
H29.04	2029-05h	速度设定值 B(VEL_NSOLL_ B)	-2147483648~2147483647	0	-	不可更改	第336页 “ H29.04”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.06	2029-07h	编码器控制字 (G1_STW)	bit0: bit7=0时, 搜索参考点1; bit7=1时, 测量指针1 bit1: bit7=0时, 搜索参考点2; bit7=1时, 测量指针2 bit2: bit7=0时, 搜索参考点3; bit7=1时, 测量指针3 bit3: bit7=0时, 搜索参考点4; bit7=1时, 测量指针4 bit4: bit4-bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作 bit5: bit4-bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作 bit6: bit4-bit6 000b = 无激活; 001b = 激活已选择功能; 010b = 读取数值; 011b = 取消操作 bit7: 模式选择 1 = 实时测量 0 = 搜索参考点 bit8: 保留 bit9: 保留 bit10: 保留 bit11: 零位设置模式 0 = 绝对位置 1 = 相对位置设置 bit12: 上升沿有效 请求设置零位 bit13: 上升沿有效 请求对G1_XIST2 中的绝对位置进行周期传输 bit14: 驻留编码器 bit15: 上升沿有效 应答编码器故障	0	-	不可更改	第337页 “ H29.06”
H29.07	2029-08h	位置偏差 (XERR)	-2147483648-2147483647	0	-	不可更改	第337页 “ H29.07”
H29.09	2029-0Ah	位置环增益 (KPC)	-2147483648-2147483647	0	-	不可更改	第338页 “ H29.09”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.11	2029-0Ch	位置控制字 1 (POS_ STW1)	bit0: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit1: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit2: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit3: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit4: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit5: bit0 ~ bit5 程序段选择 IS620F 最大支持16段程序 bit6: 保留 bit7: 保留 bit8: 1 = 绝对位置定位 0 = 相对 定位 bit9: 1 = 正方向 bit10: 1 = 负方向 bit11: 保留 bit12: 1 = 持续传输 0 = 以运行 程序段(STW1.6)上升沿激活MDI 程序段更改 bit13: 保留 bit14: 1 = 已选择设置信号 0 = 已选择定位信号 bit15: 1 = MDI子模式 0 = 程序 段子模式	0	-	不可更改	第338页 “ H29.11”
H29.12	2029-0Dh	MDI位置设定 (EPOS)	-2147483648~2147483647	0	-	不可更改	第338页 “ H29.12”
H29.14	2029-0Fh	MDI速度设定 (EPOS)	0~4294967295	0	-	不可更改	第339页 “ H29.14”
H29.16	2029-11h	MDI加速度倍率 (EPOS)	0~65535	0	-	不可更改	第339页 “ H29.16”
H29.17	2029-12h	MDI减速度倍率 (EPOS)	0~65535	0	-	不可更改	第339页 “ H29.17”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.18	2029-13h	MDI模式(EPOS)	bit0: 1 = 绝对位置定位 0 = 相对定位 bit1: 1 = 正方向 bit2: 1 = 负方向 bit3: 保留 bit4: 保留 bit5: 保留 bit6: 保留 bit7: 保留 bit8: 保留 bit9: 保留 bit10: 保留 bit11: 保留 bit12: 保留 bit13: 保留 bit14: 保留 bit15: 保留	0	-	不可更改	第339页 “ H29.18”
H29.19	2029-14h	位置控制字 2 (POS_ STW2)	bit0: 1 = 跟踪模式生效 bit1: 1 = 设置参考点 bit2: 1 = 参考点挡块生效 bit3: 保留 bit4: 保留 bit5: 1 = JOG 增量定位生效 0 = 速度生效 bit6: 保留 bit7: 保留 bit8: 保留 bit9: 1 = 开始反向搜索参考点 0 =开始正向搜索参考点 bit10: 保留 bit11: 保留 bit12: 保留 bit13: 保留 bit14: 1 = 软限位开关激活 bit15: 1 = 停止挡块激活	0	-	不可更改	第340页 “ H29.19”
H29.20	2029-15h	位置速度倍率 (EPOS)	0~65535	0	-	不可更改	第341页 “ H29.20”
H29.21	2029-16h	111报文用户自 定义接收字	0~65535	0	-	不可更改	第346页 “ H29.21”
H29.22	2029-17h	转矩降低值 (MOMRED)	0~16363	0	-	不可更改	第341页 “ H29.22”
H29.23	2029-18h	转矩给定值 (AdditiveTorq ue)	-32768~32767	0	-	不可更改	第341页 “ H29.23”
H29.24	2029-19h	转矩上限限制 (UpperLimit)	-32768~32767	0	-	不可更改	第341页 “ H29.24”
H29.25	2029-1Ah	转矩下限限制 (LowerLimit)	-32768~32767	0	-	不可更改	第342页 “ H29.25”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.26	2029-1Bh	850附加报文用户自定义接收字	0~1	0	-	不可更改	第346页 “ H29.26 ”
H29.27	2029-1Ch	消息字 (EPOS_MELDW)	0~1	0	-	实时更改	第347页 “ H29.27 ”
H29.50	2029-33h	状态字 1 (ZSW1)	bit0: 1 = 准备接通就绪 驱动器控制电接通, 初始化完成 bit1: 1 = 运行就绪 主回路供电 bit2: 1 = 运行使能 bit3: 1 = 故障 bit4: 1 = 自由停车无效(OFF2无效) 0 = 自由停车有效(OFF2有效) bit5: 1 = 快速停车无效(OFF3无效) 0 = 快速停车有效(OFF3有效) bit6: 1 = 禁止接通生效 bit7: 1 = 存在报警 bit8: 保留 bit9: 1 = PLC控制请求 bit10: 保留 bit11: 保留 bit12: 保留 bit13: 保留 bit14: 1 = 电机正向旋转 (n_act>=0) ,1, 电机反向旋转 (n_act<0) bit15: 1 = 功率单元无过热过载报警	0	-	不可更改	第342页 “ H29.50 ”
H29.51	2029-34h	状态字 2 (ZSW2)	bit0: 保留 bit1: 保留 bit2: 保留 bit3: 保留 bit4: 保留 bit5: 保留 bit6: 保留 bit7: 保留 bit8: 保留 bit9: 保留 bit10: 保留 bit11: 保留 bit12: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC bit13: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC bit14: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC bit15: Bit12~bit15 驱动器心跳计数值, 上传PLC	0	-	不可更改	第342页 “ H29.51 ”
H29.52	2029-35h	速度实际值 A(VEL_NIST_A)	-32768~32767	0	-	不可更改	第343页 “ H29.52 ”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.53	2029-36h	速度实际值 B(VEL_NIST_B)	-2147483648~2147483647	0	-	不可更改	第343页 “ H29.53”
H29.55	2029-38h	编码器状态字 (G1_ZSW)	bit0: 1 = 功能1被激活 bit1: 1 = 功能2被激活 bit2: 1 = 功能3被激活 bit3: 1 = 功能4被激活 bit4: 1 = 实际值1可读 bit5: 1 = 实际值2可读 bit6: 1 = 实际值3可读 bit7: 1 = 实际值4可读 bit8: 探针1 bit9: 探针2 bit10: 保留 bit11: 应答编码器故障 bit12: 设置零位应答 bit13: G1_XIST2 中的绝对位置 进行周期传输 bit14: 驻留编码器激活 bit15: 编码器故障	0	-	不可更改	第343页 “ H29.55”
H29.56	2029-39h	编码器1位置实 际值1(G1_ XIST1)	0~0	0	-	不可更改	第344页 “ H29.56”
H29.58	2029-3Bh	编码器1位置实 际值2(G1_ XIST2)	0~0	0	-	不可更改	第344页 “ H29.58”
H29.60	2029-3Dh	位置状态字 1 (POS_ ZSW1)	bit0: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit1: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit2: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit3: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit4: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit5: bit0 ~ bit5 生效的运行程 序段 IS620F 总共支持16段 bit6: 保留 bit7: 保留 bit8: 1 = 负向停止挡块生效 bit9: 1 = 正向停止挡块生效 bit10: 1 = JOG 生效 bit11: 1 = 主动回参考点生效 bit12: 保留 bit13: 1 = 运行程序段生效 bit14: 1 = 设置生效 bit15: 1 = MDI 生效 0 = MDI 无 效	0	-	不可更改	第345页 “ H29.60”

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H29.61	2029-3Eh	位置状态字2 (POS_ZSW2)	bit0: 1 = 跟踪模式生效 bit1: 1 = 速度限制生效 bit2: 1 = 设定值可用 bit3: 保留 bit4: 1 = 轴正向移动 bit5: 1 = 轴反向移动 bit6: 1 = 到达负向软限位开关 bit7: 1 = 到达正向软限位开关 bit8: 1 = 位置实际值 <= 限位开关位置1 bit9: 1 = 位置实际值 <= 限位开关位置2 bit10: 1 = 通过运行程序段设置的直接输出1 bit11: 1 = 通过运行程序段设置的直接输出2 bit12: 1 = 已到达固定停止点 bit13: 1 = 已到达固定停止点夹紧扭矩 bit14: 1 = 运行到固定停止点生效 bit15: 1 = 运行指令生效	0	-	不可更改	第345页 “H29.61”
H29.63	2029-40h	111报文用户自定义发送字	0~65535	0	-	不可更改	第347页 “H29.63”
H29.65	2029-42h	故障码 (FaultCode)	0~65535	0	-	不可更改	第347页 “H29.65”
H29.66	2029-43h	警告码 (WarnCode)	0~65535	0	-	不可更改	第347页 “H29.66”
H29.67	2029-44h	转矩实际值 (ActualTorque)	32768~32767	0	-	不可更改	第346页 “H29.67”
H29.68	2029-45h	850附加报文用户自定义发送字	0~65535	0	-	不可更改	第348页 “H29.68”
H29.69	2029-46h	XIST_A位置反馈	-2147483648~2147483647	0	-	不可更改	第348页 “H29.69”
H29.90	2029-5Bh	模态轴模数	0~2147483647	0	-	不可更改	第348页 “H29.90”

5.24 H30组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H30.01	2030-02h	通讯读取DO功能状态1	0~65535	0	-	不可更改	第349页 “ H30.01 ”
H30.02	2030-03h	通讯读取DO功能状态2	0~65535+H941	0	-	不可更改	第349页 “ H30.02 ”

5.25 H31组参数一览表

参数	16进制参数	参数名称	设定值	默认值	单位	更改方式	页码
H31.00	2031-01h	通讯给定VDI虚拟电平	0~65535	0	-	实时更改	第349页 “ H31.00 ”
H31.04	2031-05h	通讯给定DO输出状态	0~65535	0	-	实时更改	第350页 “ H31.04 ”
H31.09	2031-0Ah	通讯给定速度指令	-6000.000rpm~6000.000rpm	0.000	rpm	实时更改	第350页 “ H31.09 ”
H31.11	2031-0Ch	通讯给定转矩指令	-100.000%~100.000%	0.000	%	实时更改	第350页 “ H31.11 ”

6 附录

6.1 面板监控显示

- 伺服驱动器的H0b组：显示参数可用于监控伺服驱动器的运行状态。
- 通过设置参数H02.32(面板默认显示功能)，伺服电机正常运行后，显示器将自动从“伺服状态显示模式”切换到“参数显示模式”，参数所在的参数组号为H0b，组内编号为H02.32设定值。
- 举例：设置H02.32=00，则伺服电机转速不为0时，显示器将显示H0b.00对应的参数值。









H0b组监控显示具体说明如下：

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.00	实际电机转速	rpm	伺服电机实际运行转速，经四舍五入显示，可精确到1rpm。	3000rpm显示：  -3000rpm显示： 
H0b.01	速度指令	rpm	驱动器当前速度指令。	3000rpm显示：  -3000rpm显示： 
H0b.02	内部转矩指令	0.10%	伺服电机实际输出转矩占电机额定转矩的百分比。	100.0%显示：  -100.0%显示： 

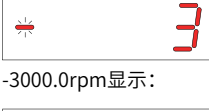
参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.03	输入信号(DI信号)监视	-	<p>9个DI端子对应的光耦状态： 数码管上半部亮表示光耦截止：(用“1”表示)。 下半部亮表示光耦导通：(用“0”表示)。 后台软件读取的H0b.03为十进制数值。</p>	<p>以DI1端子为低电平，DI2~DI9端子为高电平为例： 对应二进制码为“110011110”，对应后台读取H0b.03=414。 显示如下：</p>
H0b.05	输出信号(DO信号)监视	-	<p>5个DO端子对应的光耦状态： 数码管上半部亮表示光耦截止：(用“1”表示)。 下半部亮表示光耦导通：(用“0”表示)。 后台软件读取的H0b.05为十进制数值。</p>	<p>以DO1端子为低电平，DO2~DO5端子为高电平为例： 对应二进制码为“11110”。 对应后台读取H0b.05=30。 显示如下：</p>
H0b.07	绝对位置计数器(32位十进制显示)	指令单位	电机当前绝对位置(指令单位)。	<p>1073741824指令单位显示：</p>

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.09	机械角度(始于原点的脉冲数)	p	电机当前机械角度(p), 0对应于机械角度0°。 增量式编码器H0b.09最大值: 编码器线数×4-1。(例: 2500线增量式编码器, H0b.09最大值为9999)。 绝对式编码器H0b.09最大值: 65535。 实际机械角度= $\frac{\text{H0b.09}}{\text{H0b.09最大值}+1} \times 360.0^\circ$	10000p显示: 
H0b.10	旋转角度(电气角度)	0.1°	电机当前电角度。	360.0°显示: 
H0b.11	输入位置指令对应的速度信息	rpm	驱动器单个控制周期的位置指令对应速度值。	3000rpm显示:  -3000rpm显示: 
H0b.12	平均负载率	0.10%	平均负载转矩占电机额定转矩的百分比。	100.0%显示: 
H0b.13	输入位置指令计数器(32位十进制显示)	指令单位	统计并显示输入位置指令的个数。	1073741824指令单位显示:  ↓ SHIFT  ↓ SHIFT 

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.15	编码器位置偏差计数器(32位十进制显示)	编码器单位	编码器位置偏差=输入位置指令总数(编码器单位)-编码器反馈脉冲总数(编码器单位)	10000编码器单位显示：
H0b.17	反馈脉冲计数器(32位十进制显示)	编码器单位	统计并显示伺服电机编码器反馈的脉冲个数(编码器单位)。	1073741824编码器单位显示： ↓ SHIFT ↓ SHIFT
H0b.19	总上电时间(32位十进制显示)	0.1s	统计并显示伺服驱动器上电时间。	429496729.5s显示： ↓ 长按SHIFT ↓ 长按SHIFT
H0b.24	相电流有效值	0.01A	伺服电机相电流有效值。	4.60A显示：
H0b.26	母线电压值	0.1V	主回路直流母线电压值。	AC220V整流后： 311.0V显示： AC380V整流后： 537.0V显示：

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.27	模块温度值	°C	伺服驱动器内部功率模块温度。	27°C显示： 
H0b.33	故障记录	-	设定拟查看历史故障的次数。 0-当前故障 1-上1次故障 2-上2次故障 …… 9-上9次故障	0-当前故障显示： 
H0b.34	所选次数故障码	-	H0b.33选定的故障代码没有故障发生时H0b.34显示值为“Er.000”。	若H0b.33=0, H0b.34=Er.941, 表明当前故障代码为941。显示： 
H0b.35	所选故障时间戳	s	H0b.34显示的故障发生时伺服运行总时间。没有故障发生时H0b.35显示值为“0”。	若H0b.34=Er.941, H0b.35=107374182.4, 表明当前故障代码为941, 故障发生时伺服总运行时间为107374182.4s。  ↓ SHIFT  ↓ SHIFT 
H0b.37	所选故障时电机转速	rpm	H0b.34显示的故障发生时, 伺服电机转速。没有故障发生时H0b.37显示值为“0”。	3000rpm显示：  -3000rpm显示： 
H0b.38	所选故障时电机U相电流	0.01A	H0b.34显示的故障发生时, 伺服电机U相绕组电流有效值。没有故障发生时H0b.38显示值为“0”。	4.60A显示： 

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.39	所选故障时电机V相电流	0.01A	H0b.34显示的故障发生时，伺服电机V相绕组电流有效值。没有故障发生时H0b.39显示值为“0”。	4.60A显示： 
H0b.40	所选故障时母线电压	V	H0b.34显示的故障发生时，主回路直流母线电压值。没有故障发生时H0b.40显示值为“0”。	AC220V整流后： 311.0V显示：  AC380V整流后： 537.0V显示： 
H0b.41	所选故障时输入端子状态	-	H0b.34显示的故障发生时，9个DI端子对应的高低电平状态。查看方法与H0b.03相同，没有故障发生时H0b.41显示所有DI端子为低电平，对应十进制数值为“0”。	H0b.41=414显示： 
H0b.42	所选故障时输出端子状态	-	H0b.34显示的故障发生时，5个DO端子对应的高低电平状态。查看方法与H0b.05相同。没有故障发生时H0b.42显示所有DO端子为低电平，对应十进制数值为“0”。	H0b.42=15显示： 
H0b.53	位置偏差计数器 (32位十进制显示)	指令单位	位置偏差=输入位置指令总数(指令单位)-编码器反馈脉冲总数(指令单位)	10000指令单位显示： 

参数	名称	单位	表示含义	显示举例
H0b.55	实际电机转速	0.1rpm	伺服电机实际运行转速，可精确到0.1rpm。	<p>3000.0rpm显示:</p>  <p>SHIFT</p>  <p>-3000.0rpm显示:</p>  <p>SHIFT</p> 
H0b.64	实时输入位置指令计数器	指令单位	显示未经过电子齿轮比分倍频之前的位置指令计数器，与伺服当前状态、控制模式无关。	<p>1073741824指令单位显示:</p>  <p>SHIFT</p>  <p>SHIFT</p> 

6.2 DIDO功能定义

编码	名称	功能名	描述	备注
输入信号功能说明				
FunIN.1	S-ON	伺服使能	无效-伺服电机使能禁止。 有效-伺服电机上电使能。	相应端子的逻辑选择，必须设置为：电平有效。 该功能对应的DI或VDI端子发生变更时，或对应端子逻辑选择发生变更时，则需要再次通电后，变更才生效。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.3	GAIN-SEL	增益切换	<ul style="list-style-type: none"> ● H08.09=1时: ● 无效-速度控制环为P控制。 ● 有效-速度控制环为P控制。 ● H08.09=2时: ● 无效-固定到第一组增益。 ● 有效-固定到第二组增益。 	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.14	P-OT	正向超程开关	有效-禁止正向驱动。 无效-允许正向驱动。	当机械运动超过可移动范围, 进入超程防止功能: 相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.15	N-OT	反向超程开关	当机械运动超过可移动范围, 进入超程防止功能: 有效-禁止反向驱动。 无效-允许反向驱动。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.16	P-CL	正外部转矩限制	根据H07.07的选择, 进行转矩限制源的切换。 H07.07=1时: 有效-正转外部转矩限制有效。 无效-正转内部转矩限制有效。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.17	N-CL	负外部转矩限制	根据H07.07的选择, 进行转矩限制源的切换。 H07.07=1时: 有效-反转外部转矩限制有效。 无效-反转内部转矩限制有效。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.18	JOGCMD+	正向点动	有效-按照给定指令输入。 无效-运行指令停止输入。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.19	JOGCMD-	负向点动	有效-按照给定指令反向输入。 无效-运行指令停止输入。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.31	HomeSwitch	原点开关	无效-不触发。 有效-触发。	相应端子的逻辑选择, 必须设置为: 电平有效。 建议分配在快速DI端子。 如果设为2 (上升沿有效), 驱动器内部会强制改为1 (高电平有效)。如果设为3 (下降沿有效), 驱动器内部会强制改为0 (低电平有效)。若设为4 (上升沿、下降沿均有效), 驱动器内部会强制改为0 (低电平有效)
FunIN.32	HomingStart	原点复归使能	无效-禁止。 有效-使能。	-
FunIN.34	Emergency Stop	紧急停机	有效-零速停机后位置锁定。 无效-对当运行状态无影响。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.38	TouchProbe1	探针1	无效-探针未触发。 有效-探针可触发。	探针逻辑仅与探针功能 (60B8h) 有关, 与端子逻辑选择无关。
FunIN.39	TouchProbe2	探针2	无效-探针未触发。 有效-探针可触发。	探针逻辑仅与探针功能 (60B8h) 有关, 与端子逻辑选择无关。
FunIN.41	HomeRecord	设置当前位置为原点	无效-不触发。 有效-触发以当前位置为原点。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.56	MExTriger	EPOS程序段外部切换开关	有效-若H28.68=1,则程序段功能触发使能。 无效-无外部DI程序段触发信号。	-
输出信号功能说明				
FunOUT.1	S-RDY	伺服准备好	伺服状态准备好,可以接收S-ON有效信号:有效-伺服准备好。无效-伺服未准备好。	-
FunOUT.2	TGON	电机旋转信号	无效,滤波后电机转速绝对值小于功能码H06.16设定值。 有效,滤波后电机转速绝对值达到功能码H06.16设定值。	-
FunOUT.3	ZERO	零速	无效,电机的速度反馈和给定的差值大于功能码H06.19设置值时。 有效,当电机的速度反馈和给定的差值不大于功能码H06.19设置值时。	-
FunOUT.4	V-CMP	速度一致	速度控制时,伺服电机速度与速度指令之差的绝对值小于H06.17速度偏差设定值时有效。	-
FunOUT.5	COIN	定位完成	位置控制时,位置偏差脉冲到达定位完成幅度H05.21内时有效。	-
FunOUT.6	NEAR	定位接近	位置控制时,位置偏差脉冲到达定位接近信号幅度H05.22设定值时有效。	-
FunOUT.7	C-LT	转矩限制	转矩限制的确认证号: 有效-电机转矩受限。 无效-电机转矩不受限。	-
FunOUT.8	V-LT	转速限制	转矩控制时速度受限的确认证号: 有效-电机转速受限。 无效-电机转速不受限。	-
FunOUT.9	BK	抱闸输出	抱闸信号输出: 有效-闭合,解除抱闸。 无效-启动抱闸。	-
FunOUT.10	WARN	警告	有效-伺服驱动器发生警告。 无效-伺服驱动器未发生警告或警告已复位。	-
FunOUT.11	ALM	故障	伺服驱动器发生故障。 无效-伺服驱动器未发生故障或故障已复位。	-
FunOUT.16	HomeAttain	原点回零完成	原点回零状态: 有效-位置控制时,原点回零完成。 无效-原点回零未完成。	-
FunOUT.18	ToqReach	转矩到达输出	有效-转矩绝对值到达设定值。 无效-转矩绝对值小于到设定值。	-
FunOUT.19	V-Arr	速度到达输出	有效-速度反馈达到设定值。 无效-速度反馈未达到设定值。	-
FunOUT.21	DB	DB制动输出	有效-动态制动继电器断开。 无效-动态制动继电器吸合。	-

编码	名称	功能名	描述	备注
FunOUT.25	CMP	位置比较DO	有效-伺服经过目标位置比较点。 无效-伺服没有警告位置比较点。	-
FunOUT.30	WARN OR ALM	警告或故障输出	有效-伺服驱动器发生故障或警告。 无效-伺服驱动器未发生故障或警告。	-
FunOUT.32	EDM	EDM输出	有效-伺服触发了STO安全功能； 无效-伺服没有触发STO安全功能。	只有当STO1和STO2的24V输入电压同时断开时，EDM才会输出有效信号。



19011663A00

由于本公司持续的产品升级造成的内容变更，恕不另行通知
版权所有 © 深圳市汇川技术股份有限公司
Copyright © Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.

深圳市汇川技术股份有限公司
Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.

www.inovance.com

地址: 深圳市龙华新区观澜街道高新技术产业园
汇川技术总部大厦

总机: (0755) 2979 9595 **传真:** (0755) 2961 9897

客服: 4000-300124

苏州汇川技术有限公司
Suzhou Inovance Technology Co., Ltd.

www.inovance.com

地址: 苏州市吴中区越溪友翔路16号

总机: (0512) 6637 6666 **传真:** (0512) 6285 6720

客服: 4000-300124