



A5 系列交流伺服驱动器

用户使用手册



深圳市新力川电气有限公司

目录

第一章安全注意事项	1
第二章电气规格	1
2.1 规格	1
2.2 驱动器型号命名	2
第三章安装	3
3.1 伺服驱动单元的安装	3
3.1.1 安装环境	3
3.1.2 安装方法	3
3.1.3 安装尺寸	4
3.2 伺服电机的安装	5
3.2.1 安装环境	5
3.2.2 安装方法	5
第四章接线	6
4.1 端子说明	6
4.2 主电路配线	7
4.2.1 主电路端子定义	7
4.2.2 主电路电源端子（弹簧式）使用方法	7
4.2.3 驱动器接线图	8
4.3 接线端子定义	10
4.3.1 通讯端子定义（CN1/CN2）	10
4.3.2 控制端子定义（CN1）	10
4.3.3 编码器端子定义（CN2）	11
4.4 控制信号端子接线	13
4.4.1 DI 输入电路	13
4.4.2 高速脉冲输入电路	13
4.4.3 DO 输出电路	15
4.4.4 模拟量输入电路	15
4.4.5 脉冲反馈输出电路	15
第五章面板显示与操作	16
5.1 面板介绍与说明	16
5.1.1 面板按键说明	16
5.1.2 面板按键操作方法	16
5.1.3 状态显示	16
5.1.4 参数号显示	17
5.1.5 参数值显示	17
5.1.6 监控参数显示（POB 组参数）	17
5.2 常用操作	19
5.2.1 JOG 模式运行	19
5.2.2 内部上电使能	19
5.2.3 初始化参数	19

5.2.4 手动复位报警	19
第六章控制模式说明	20
6.1 位置模式说明	20
6.1.1 位置模式接线图	20
6.1.2 外部脉冲控制相关参数	21
6.1.3 内部多段位置控制相关参数	21
6.2 速度模式说明	23
6.2.1 速度模式接线图	23
6.2.2 外部速度模式相关功能	24
6.2.3 内部多段速相关功能	25
6.3 转矩模式说明	26
6.3.1 转矩模式接线图	26
6.3.2 外部转矩模式相关功能	27
6.4 DI/DO 口功能配置详细说明	28
6.4.1 DI 功能说明	28
6.4.2 DO 功能说明	31
第七章参数说明	33
7.1 P01 组驱动器参数	33
7.2 P02 组基本控制参数	33
7.3 P03 组端子输入参数	34
7.4 P04 组端子输出参数	35
7.5 P05 组位置控制参数	35
7.6 P06 组速度控制参数	38
7.7 P07 组转矩控制参数	39
7.8 P08 组增益类参数	40
7.9 P09 组自调整参数	41
7.10 P0A 组故障与保护参数	42
7.11 P0B 组监控参数	43
7.12 P0C 组通信参数	44
7.13 P0D 组辅助功能参数	44
7.14 P11 组多段位置功能参数	45
7.15 P12 组多段速度参数	46
7.16 P17 组虚拟 DDO 参数	46
7.17 P30 组通信读取伺服相关变量	47
7.18 P31 组通信给定伺服相关变量	47
第八章故障处理	47
8.1 故障和警告代码表	47
8.1.1 故障代码表	47
8.1.2 警告代码表	50

第一章 安全注意事项

使用伺服驱动系统前，请仔细阅读设备相关注意事项，务必遵守安装调试安全预防措施和操作流程。未按照要求操作而造成的设备损坏或人身伤害，公司免责。

- ◆ 本产品为一般性工业制品，不以事关人命的机器及系统为使用目的。
- ◆ 请具有专业资格人员进行接线、运行、维修、检查等操作。
- ◆ 若应用于可能引发重大事故或损失的装置时，请配备安全装置。
- ◆ 本产品在质量管理方面虽已尽万全，但因意料之外的带来的噪音、静电和输入电源、配线、零件等因素，可能引起设定外动作，请充分考虑机械安全对策，以确保可能动作范围内的安全性

第二章 电气规格

2.1 规格

输入电源	单相 220VAC/三相 220VAC	
工作环境	温度	0~45℃
	湿度	≤90% RH 以下无结露
	海拔高度	海拔≤1000m
	安装环境	无腐蚀性气体、易燃气体、油雾或尘埃等
	安装方式	垂直安装
编码器	支持 17 位增量式/绝对值编码器，23 位增量式/绝对值编码器	
输出电源	24V 电压输出	100mA，可给 DI 口及脉冲口供电。
控制信号	数字量输入	8 路普通数字量输入，功能可配置。
	数字量输出	6 路数字量输出，功能可配置。
脉冲信号	输入	2 路高速输入：最高支持 1MHz 脉冲, 占空比 50%。 支持脉冲输入方式：PULS+DIR、A+B、CW+CCW
	输出	3 路高速脉冲输出，输出信号形式：5V 差分信号。 1 路 Z 信号单端输出信号。
模拟量信号	输入	2 路模拟输入，12 位分辨率，输入范围-9.5~+9.5V。其中 AI2 固定作为转矩限制输入。
	输出	无
通讯功能	RS485 通讯，ModbusRTU 协议。	
显示面板及按键操作	5 个按键（Mode、Set、Left、Up、Down）及 6 个数码管	
制动电阻	内置 50W 40Ω 制动电阻。频繁制动场合需外接制动电阻。	

2.2 驱动器型号

LCA5 10 P - 100
① ② ③ ④

① : 驱动器系列	④ : 电机功率
② : 驱动器功率	50:50w
10:50W~750W	100:100W
20:1KW	200:200W
30:1KW~2.6KW	400:400W
50:3KW~3.8KW	750:750W
③ : 控制类型	1000:1KW
P:脉冲型	
E:EtherCAT 总线型	3800:3.8KW

2.3 电机型号

LCMT - 02 S LB 02 N B - 60 M006 30B
① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

① : 电机系列	⑥ : 电机制动器
② : 电机功率	N:不带刹车
02:0.2KW	Z:带刹车
04:0.4KW	⑦ : 电机油封及键槽
.....	A:无油封, 无键槽
38:3.8KW	B:有油封, 有键槽
③ : 极对数	C:有油封, 无键槽
S:5 对极	⑧ : 电机法兰
④ : 电机惯量	60:60 法兰
LB:220V 惯量	80:80 法兰
■B:220V 中惯量	130:130 法兰
⑤ : 编码器类型	⑨ : 电机转矩
C17:17 位磁编增量式	⑩ : 电机转速
R17:17 位磁编绝对值	10:1000RPM
C23:23 位磁编增量式	15:1500RPM
R23:23 位磁编绝对值	
	30:3000RPM

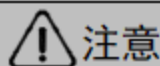
第三章 安装



警告

- 产品的存储和安装必须满足环境条件要求。
- 损坏或零件不全的产品不得安装使用。
- 产品的安装需用防火材料，不得安装在易燃物上面或附近，防止火灾。
- 伺服驱动单元必须安装在电柜内，防止尘埃、腐蚀性气体、导电物体、液体、及易燃物侵入。
- 伺服驱动单元和伺服电机应避免振动，禁止承受冲击。
- 严禁拖拽伺服电机电线和编码器线。

3.1 伺服驱动单元的安装



注意

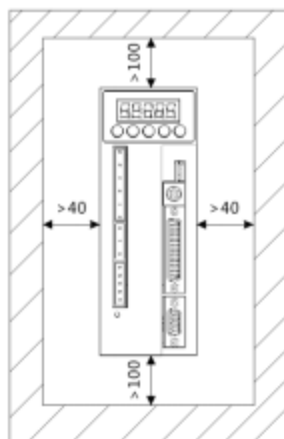
- 伺服驱动单元必须安装在保护良好的电柜内。
- 伺服驱动单元必须按规定的方向和间隔安装，并保证良好的散热条件。
- 不可安装在易燃物体上面或附近，防止火灾。

3.1.1 安装环境

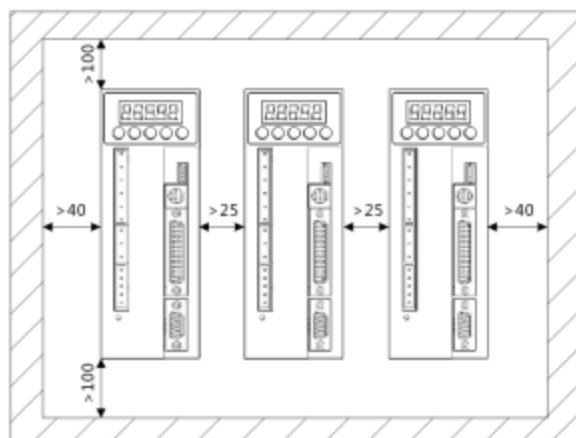
- ◆ **使用温/湿度：**0~55℃（无冻霜），90%RH 以下（不结露）。
- ◆ **存储温/湿度：**-20~65℃（无冻霜），90%RH 以下（不结露）。
- ◆ **大气环境：**控制柜内、无腐蚀性、易燃气体、油雾、尘埃等。
- ◆ **标高：**海拔 1000m 以下。
- ◆ **振动：**小于 0.5G（4.9m/s²），10~60 Hz（非连续运行）。
- ◆ **防护：**伺服驱动器自身结构无防护，因此必须安装在防护良好的电柜内，并防止腐蚀性、易燃性气体、导电物体、金属粉尘、油雾及液体等侵入。

3.1.2 安装方法

- ◆ 本公司的伺服驱动器为立式结构，请垂直安装。安装方向垂直于安装面向上。
- ◆ 单台或多台伺服驱动器安装布局如下图。

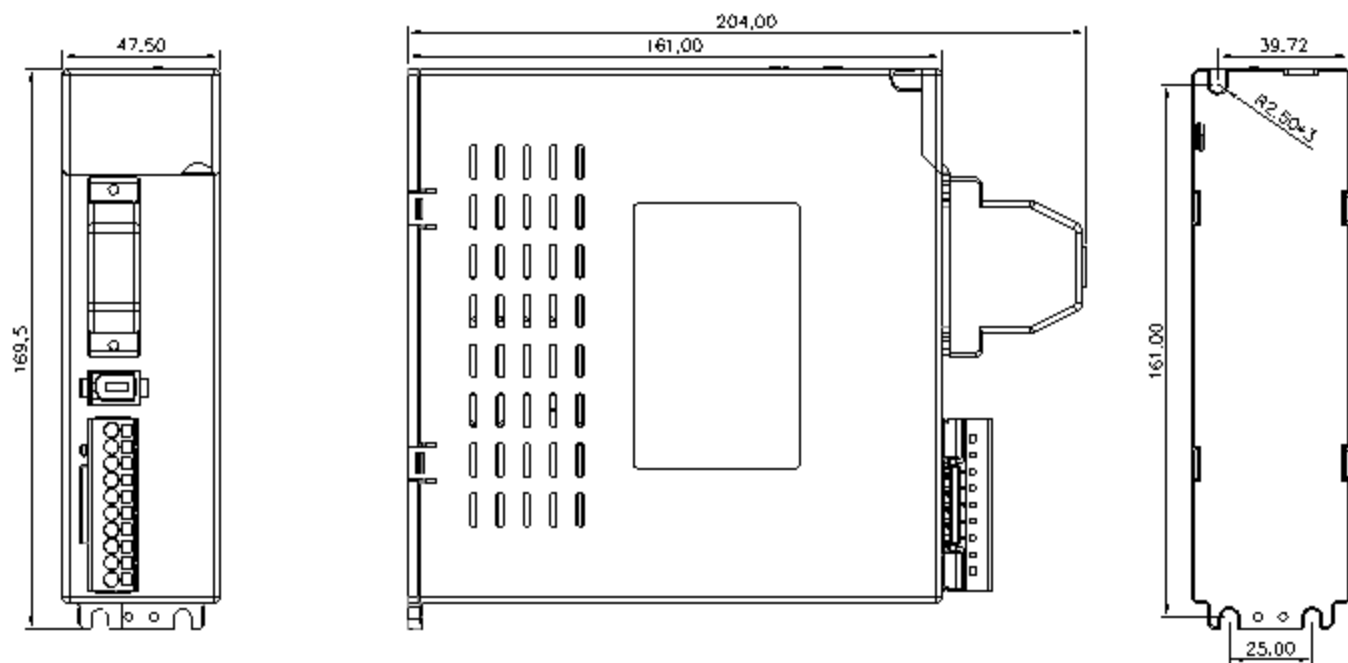


单台伺服驱动单元安装间隔

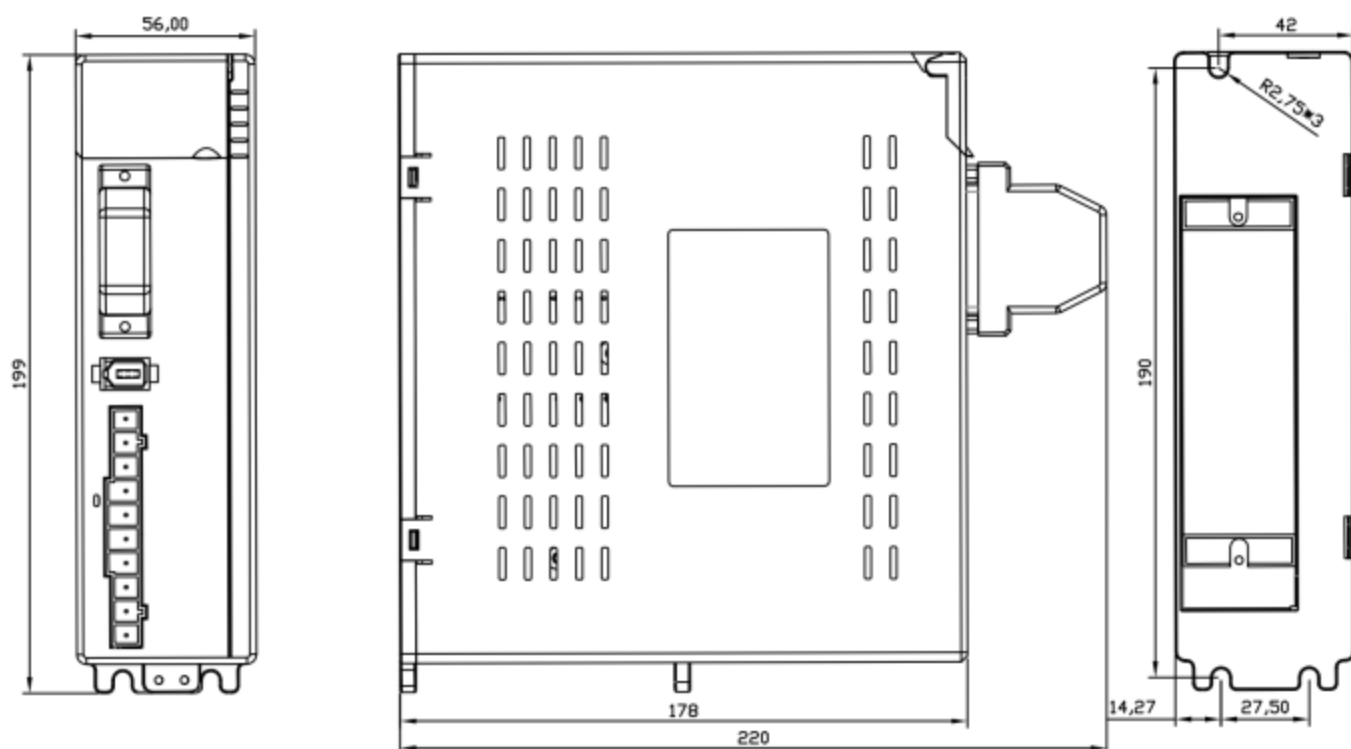


多台伺服单元安装间隔

3.1.3 安装尺寸



LC10/LC20 驱动器尺寸



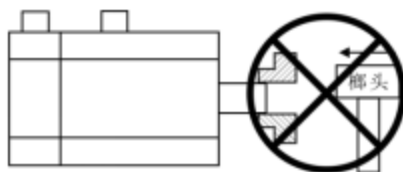
LC30 驱动器尺寸

3.2 伺服电机的安装



警告

- 严禁敲打电机的轴端，否则可能使电机编码器损坏。



3.2.1 安装环境

- ◆ **使用温/湿度：**5~40℃（无冻霜），90%RH 以下（不结露）。
- ◆ **存储温/湿度：**-20~55℃（无冻霜），80%RH 以下（不结露）。
- ◆ **大气环境：**室内（无曝晒）、无腐蚀性、易燃气体、油雾、尘埃等。
- ◆ **标高：**海拔 1000m 以下。
- ◆ **振动：**小于 0.5G（4.9m/s²），10~60 Hz（非连续运行）。
- ◆ **防护等级：**IP54

3.2.2 安装方法

- ◆ **安装方向：**为避免水、油等液体自马达出线端流入马达内部，请将电缆出口置于下方。若马达轴朝上安装且附有减速机时，须防止减速机内的油渍从马达轴心渗入马达内部。
- ◆ **同心：**在与机械连接时，请使用联轴器，并使伺服电机的轴心与机械的轴心保持在一条直线上。
- ◆ **电缆：**不要使电缆“弯曲”或对其加载“张力”所以配线（使用）时，请不要使线缆张拉过紧。
- ◆ **固定：**电机安装务必牢固，并应有防松措施。

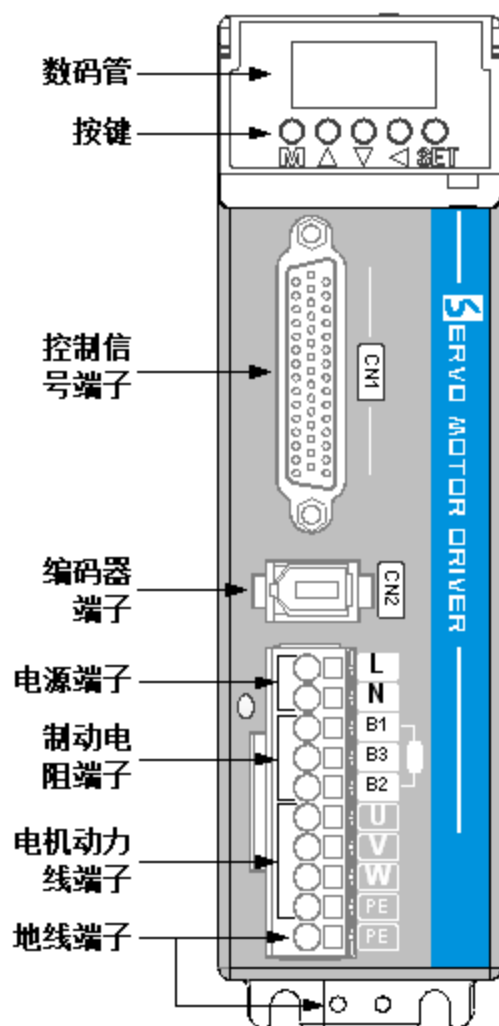
第四章 接线



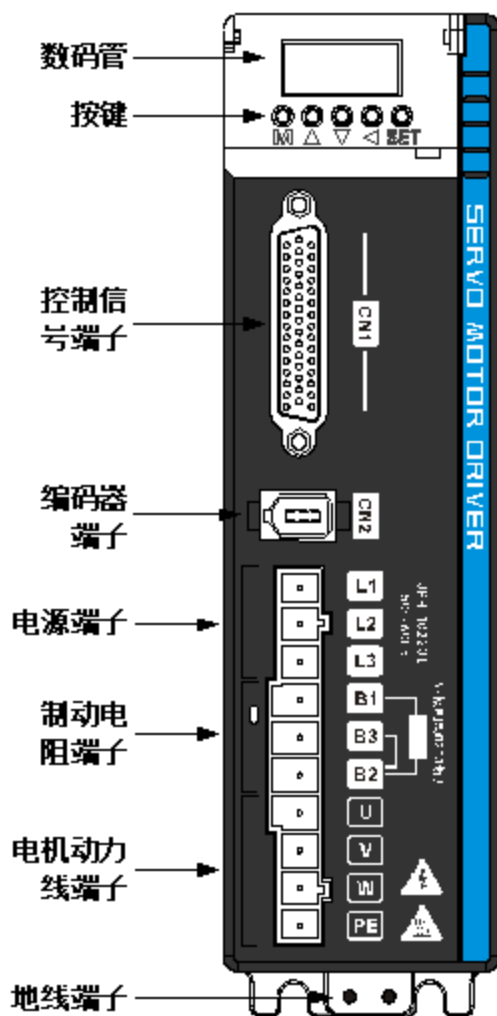
警告

- 本系列驱动器电源为单相 220V 供电，接线时必须查明驱动器使用电源。
- 用户在使用本产品时务必在设计与装配时考虑安全防护措施，以防止因错误的操作引起意外事故。
- 驱动器端子 U、V、W 必须与电机 U、V、W 对应，否则可能导致飞车。
- 驱动器和电机必须良好接地。
- 在拆卸本驱动器前，必须断电 5 分钟以上。
- 禁止频繁开/关电源，断电后需要等待数码管熄灭后才能重新上电。
- 使用内部制动电阻时，短路线必须连接在 B2 和 B3 端子之间，禁止将导线直接接在 B1、B2 间。

4.1 端子说明



LC10/LC20 驱动器



LC30P 驱动器

4.2 主电路配线

4.2.1 主电路端子定义

◆ LC10/LC20 驱动器 输入电源端子

序号	信号定义	功能
1	L	电源端子，可连接交流单相 220V
2	N	

◆ LC30 驱动器 输入电源端子

序号	信号定义	功能
1	L1	电源端子，可连接交流单相 220V 或三相 220V 2.6kW 以上建议使用三相 220V 供电
2	L2	
3	L3	

◆ 制动电阻端子

管脚	信号定义	功能	说明
1	B1	直流母线正端输出 DCP	内置电阻正端接 B1，使用内置电阻，请把 B2 与 B3 短接，使用外置电阻，请把电阻接在 B1 与 B2 之间(B2 与 B3 务必断开)。
2	B3	内置制动电阻负端输出。	
3	B2	制动三极管集电极输出	

◆ 电机端子

插座编号	信号定义	功能
1	U	连接至电机 U 相
2	V	连接至电机 V 相
3	W	连接至电机 W 相
4	PE	连接至电机外壳

4.2.2 主电路电源端子（弹簧式）使用方法

1、将电线外皮剥开，使其露出 8~9mm 裸铜线。

2、压线方法如下：

● 用伺服驱动器配套的控制杠撬开插槽（如图 A）所示；

● 将一个“一字”螺丝刀插入到接线端子开口中（末端宽度 3.0~3.5mm），然后牢牢按下以打开插槽（如图 B）所示。

3、压线方法如下：

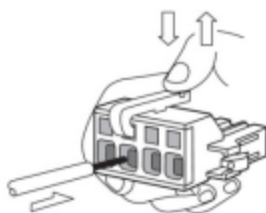


图 A

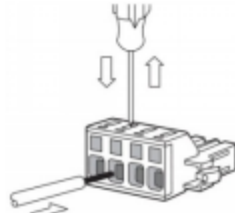
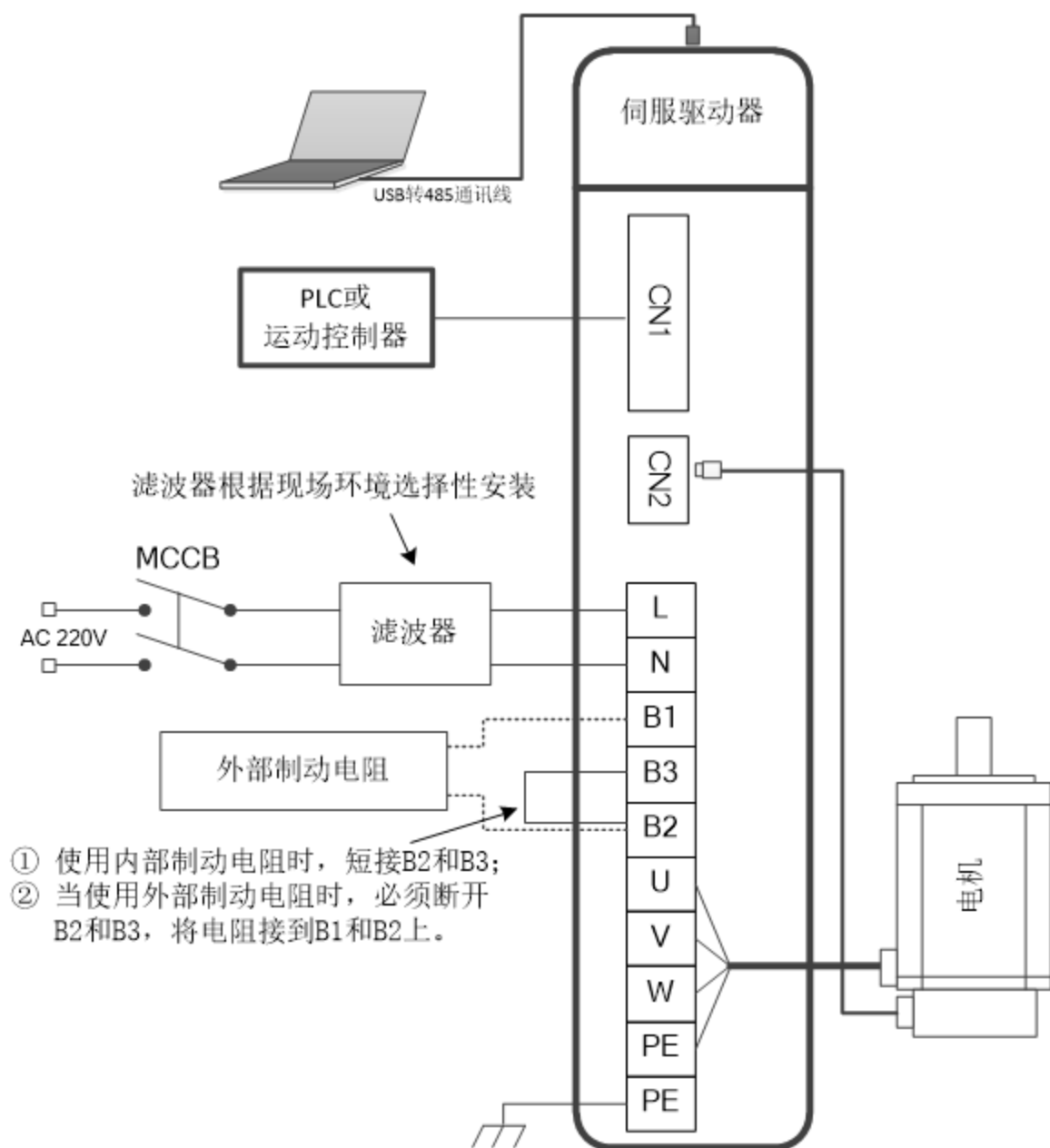


图 B

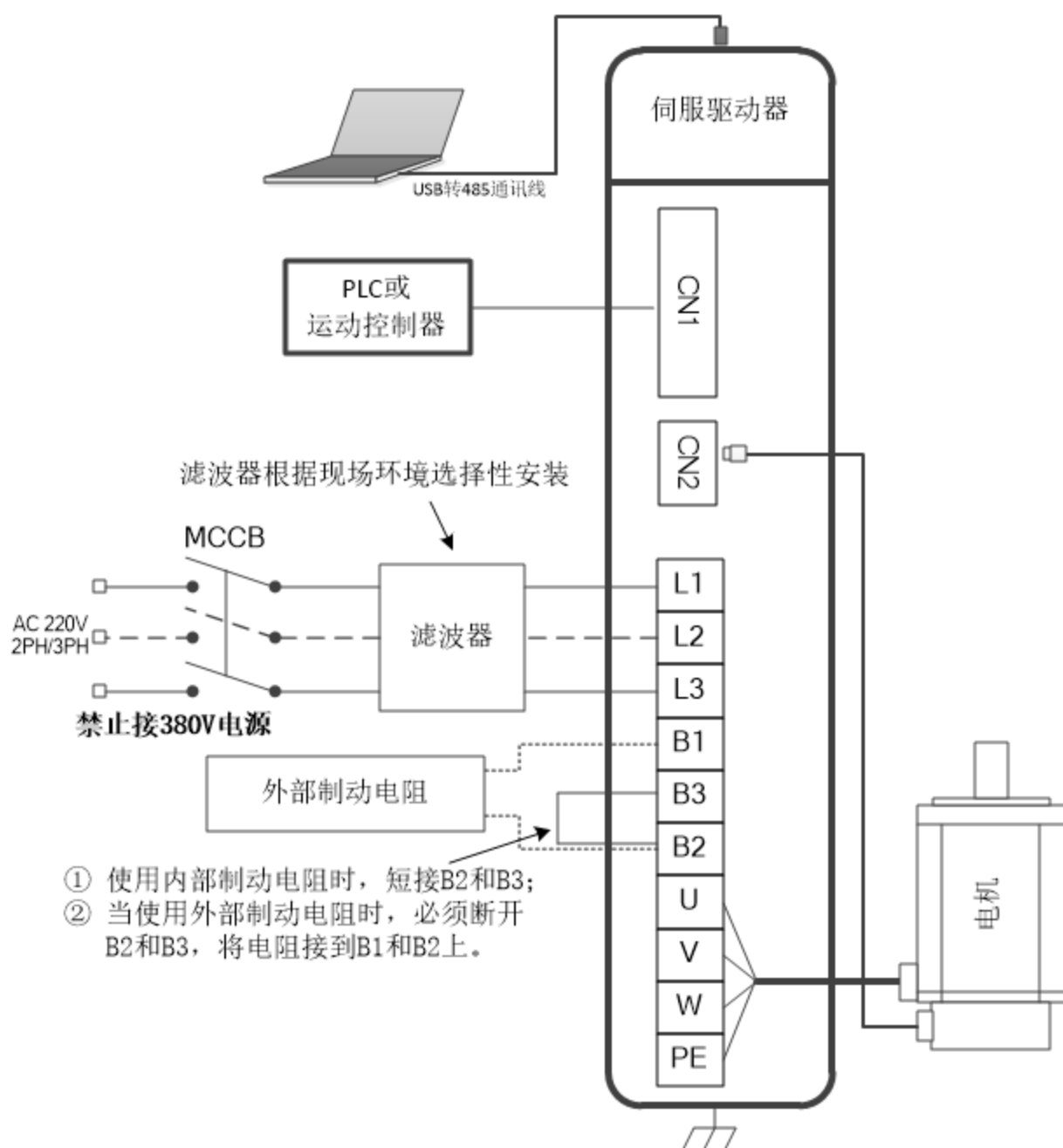
4.2.3 驱动器接线图

➤ LC10P/LC20P 驱动器接线图



注：使用内部制动电阻时短接 B2 与 B3（出厂时已接好），使用外部制动电阻时断开 B2 与 B3，将外部制动电阻连接在 B1 与 B2 之间。

➤ LC30P 驱动器接线图



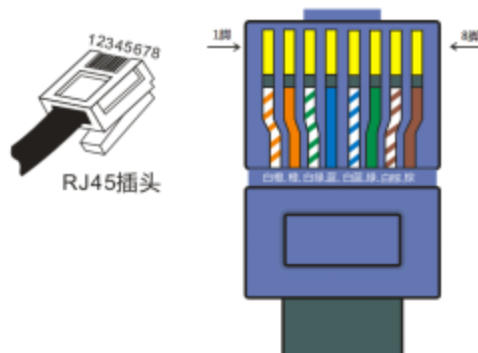
注：

- ① 使用内部制动电阻时短接 B2 与 B3（出厂时已接好），使用外部制动电阻时断开 B2 与 B3，将外部制动电阻连接在 B1 与 B2 之间。
- ② 使用单相 220V 供电时，电源通过 L1 和 L3 接入驱动器，使用三相 220V 供电时，直接对应连接到 L1、L2、L3 上，**禁止接 380V 电源**。

4.3 接线端子定义

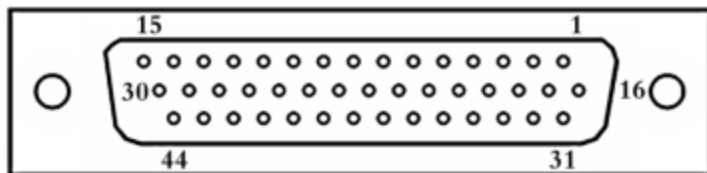
4.3.1 通讯端子定义 (CN1/CN2)

管脚	网线颜色	信号定义
1	白橙	NC
2	橙	NC
3	白绿	NC
4	蓝	485+
5	白蓝	485-
6	绿	NC
7	白棕	NC
8	棕	GND



水晶头引脚顺序

4.3.2 控制端子定义 (CN1)



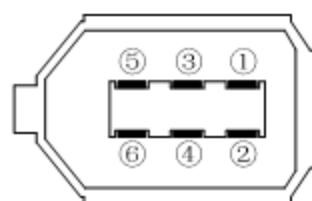
接线端子焊接面

管脚	信号名	功能名称	注意事项或补充说明
42	PUL+	脉冲输入 PUL 正端, 5V 接口。	5V 脉冲接口接入 12V 或 24V 脉冲时, 需串接外置电阻; 使用 24V 脉冲输入公共端 OPC 时, 可直接接入 24V 脉冲信号, 此时 PUL+和 DIR+不接线。最高支持 1MHz 频率。
41	PUL-	脉冲输入 PUL 负端, 5V 接口。	
40	DIR+	脉冲方向 DIR 正端, 5V 接口。	
39	DIR-	脉冲方向 DIR 负端, 5V 接口。	
38	OPC	24V 脉冲输入公共端	参数配置详细说明, 6. 4. 1 章说明。
24	DI1	数字量输入 1	
23	DI2	数字量输入 2	
22	DI3	数字量输入 3	
21	DI4	数字量输入 4	
33	DI5	数字量输入 5	
32	DI6	数字量输入 6	
31	DI7	数字量输入 7	
43	DI8	数字量输入 8	DICOM 可以连接+24V 或者 0V
10	DICOM	DI 口公共端	
44	+24V0	24V 电源输出正端	
11	COM-	24V 电源输出负端	
12	COM-		
			24V 输出最大电流 100mA, 只能作为 DI 口和脉冲信号供电使用, 禁止用于驱动外部负载。

8	D01A	数字量输出 1 A 端	参数配置详细说明, 6.4.2 章说明。 注意: 输出最大允许通过 200mA 电流, 不能直接驱动电机抱闸等大电流负载, 需要加外部继电器。
7	D01B	数字量输出 1 B 端	
6	D02A	数字量输出 2 A 端	
5	D02B	数字量输出 2 B 端	
4	D03A	数字量输出 3 A 端	
3	D03B	数字量输出 3 B 端	
2	D04A	数字量输出 4 A 端	
1	D04B	数字量输出 4 B 端	
25	D05A	数字量输出 5 A 端	
9	D05B	数字量输出 5 B 端	
27	D06A	数字量输出 6 A 端	P05-17: 编码器分频脉冲数, 用于设置电机每旋转一圈, 驱动器输出的脉冲数。
26	D06B	数字量输出 6 B 端	
28	0A+	编码器分频输出 A+	
13	0A-	编码器分频输出 A-	
29	0B+	编码器分频输出 B+	
14	0B-	编码器分频输出 B-	
30	0Z+	编码器分频输出 Z+	
15	0Z-	编码器分频输出 Z-	
20	GND	数字信号地	
37	CZ+	Z 信号集电极输出+	LC10/LC20 驱动器目前版本没有该信号, 待更新 LC30 驱动器有此输出信号
36	CZ-	Z 信号集电极输出-	
16	AGND	模拟量输入 AGND	都可以用于速度或转矩指令输入, 可通过 P6 组和 P7 组参数设置来选择
17	AI2	模拟量输入 AI2	
18	AGND	模拟量输入 AGND	
19	AI1	模拟量输入 AI1	

4.3.3 编码器端子定义 (CN2)

◆ 驱动器编码器端子示意图

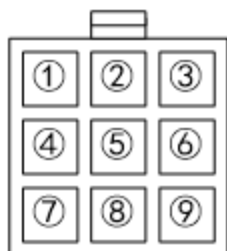


编码器端子引脚图

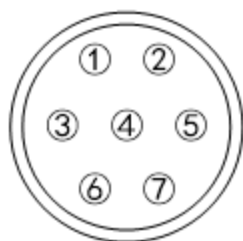
◆ 驱动器编码器引脚定义

伺服侧		名称	线颜色
1	VCC	编码器电源+5V	红
2	GND	编码器电源地	黄
3	/	/	/
4	/	/	/
5	SD+	编码器信号+	蓝
6	SD-	编码器信号-	黑

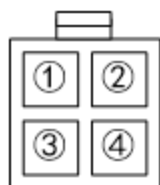
◆ 电机端子示意图



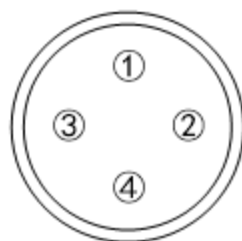
9 针安普插头公头



7 针航空插头



4 针安普插头



4 针航空插头

◆ 电机编码器端子引脚定义（安普头与航空头定义一样）

电机侧		名称	线颜色
1	PE	屏蔽线	
2	E-	电池供电负极	白
3	E+	电池供电正极	绿
4	SD-	编码器信号-	黑
5	GND	编码器电源地	黄
6	SD+	编码器信号+	蓝
7	VCC	编码器电源+5V	红

◆ 电机动力线引脚定义

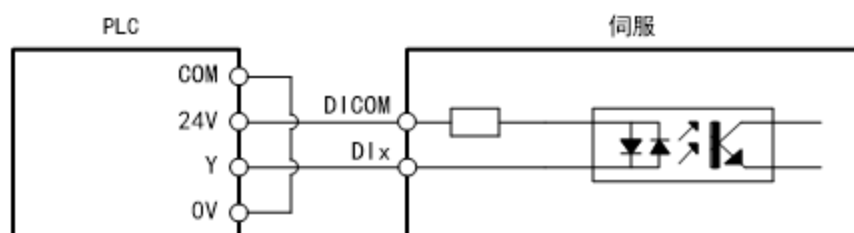
电机侧（安普插头）		名称	线颜色
1	U	电机 U 相	棕
2	V	电机 V 相	蓝
3	W	电机 W 相	黄
4	PE	电机外壳	绿

电机侧（航空插头）		名称	线颜色
1	PE	电机外壳	黄绿
2	U	电机 U 相	黑
3	V	电机 V 相	灰
4	W	电机 W 相	棕

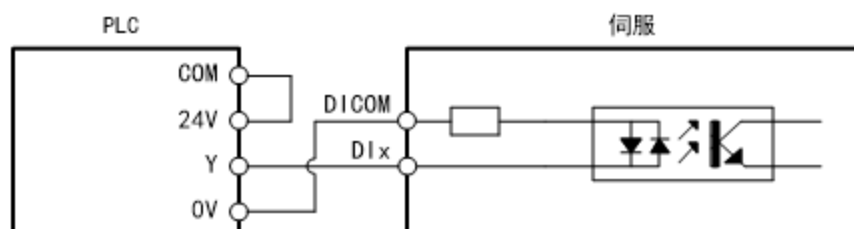
4.4 控制信号端子接线

4.4.1 DI 输入电路

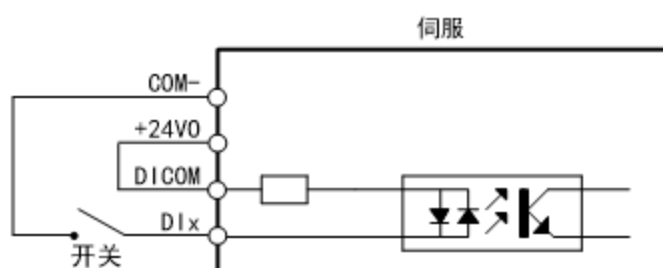
◆ NPN 型输入接线



◆ PNP 型输入接线

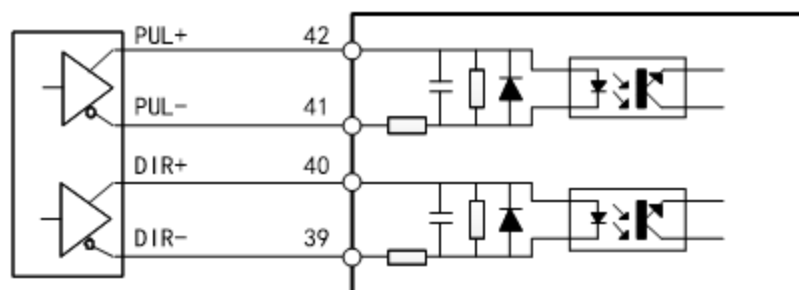


◆ 开关输入接线

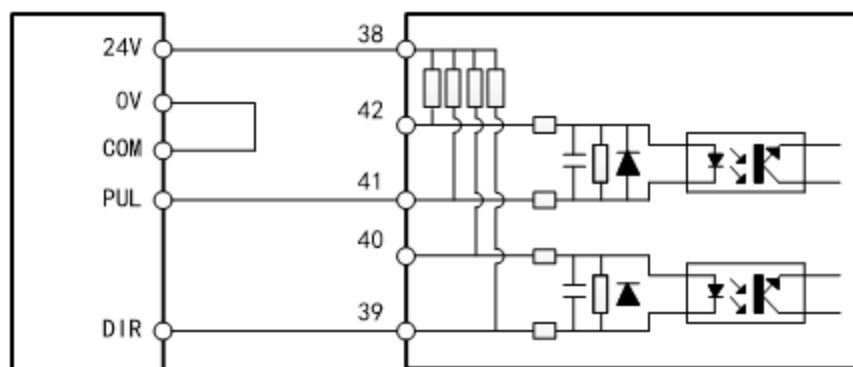


4.4.2 高速脉冲输入电路

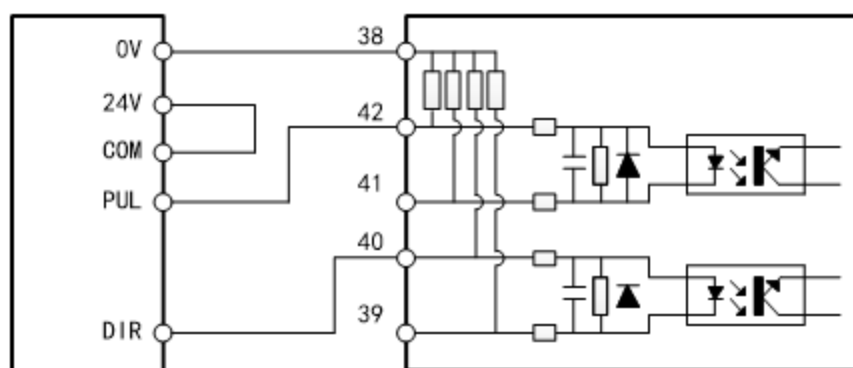
◆ 5V 差分脉冲输入接线



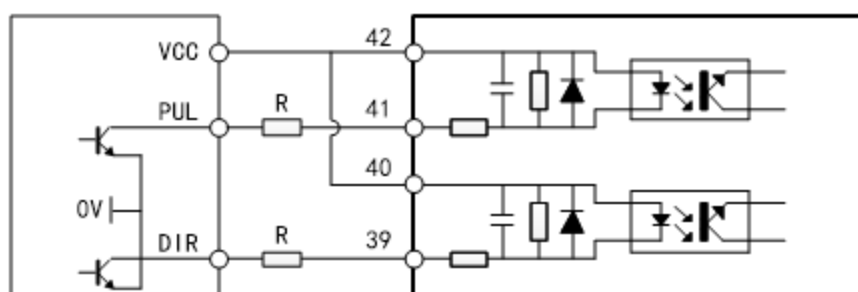
◆ 24V NPN 脉冲接线（内置电阻）



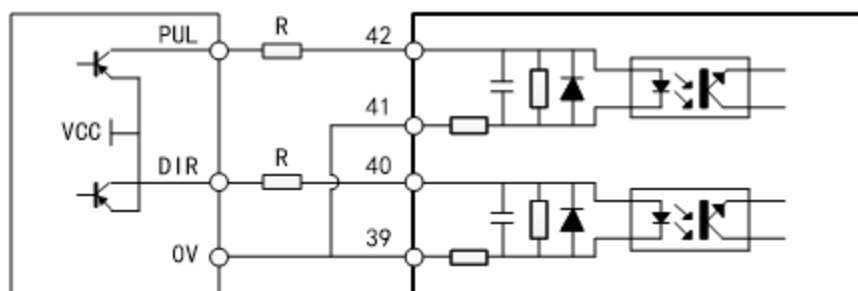
◆ 24V PNP 脉冲接线（内置电阻）



◆ NPN 脉冲接线（外置电阻）



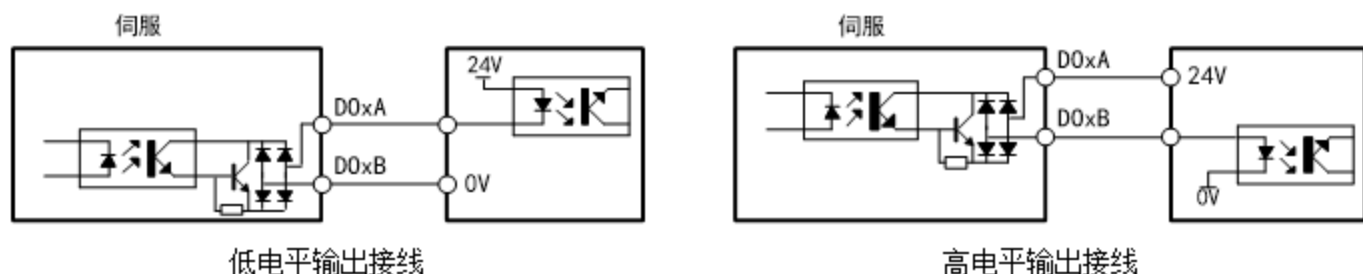
◆ PNP 脉冲接线（外置电阻）



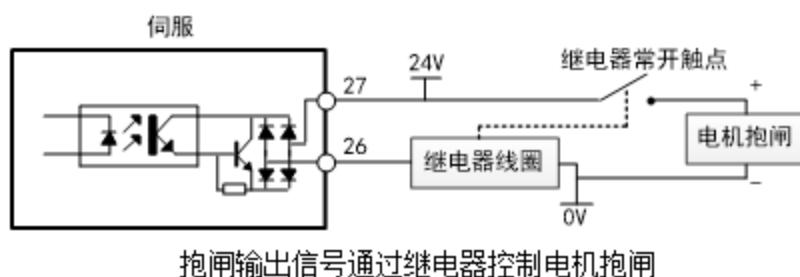
注：使用外置电阻接线时，当信号电压 $VCC=24V$ 时， $R=1.5k\Omega$ ；当信号电压 $VCC=12V$ 时， $R=1k\Omega$ ；
当信号电压 $VCC=5V$ 时， $R=0\Omega$ 。

4.4.3 D0 输出电路

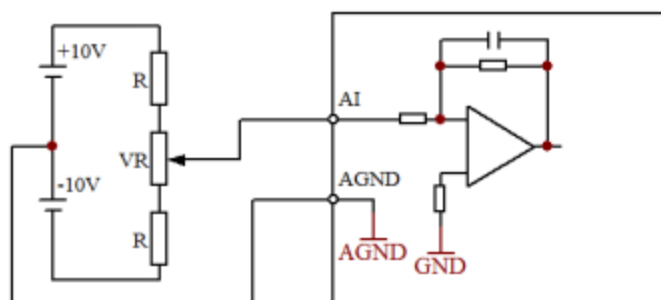
◆ D0 输出接线（连接光耦）



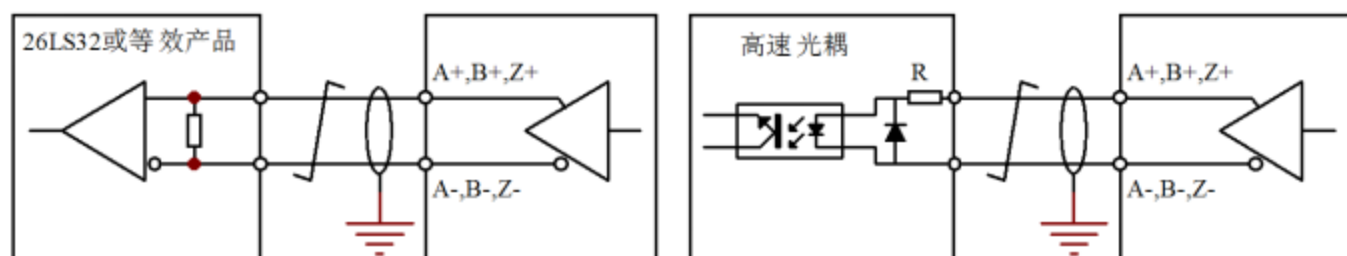
◆ D0 输出接线（连接继电器）



4.4.4 模拟量输入电路



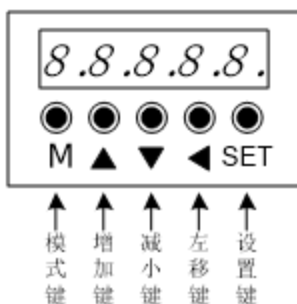
4.4.5 脉冲反馈输出电路



第五章 面板显示与操作

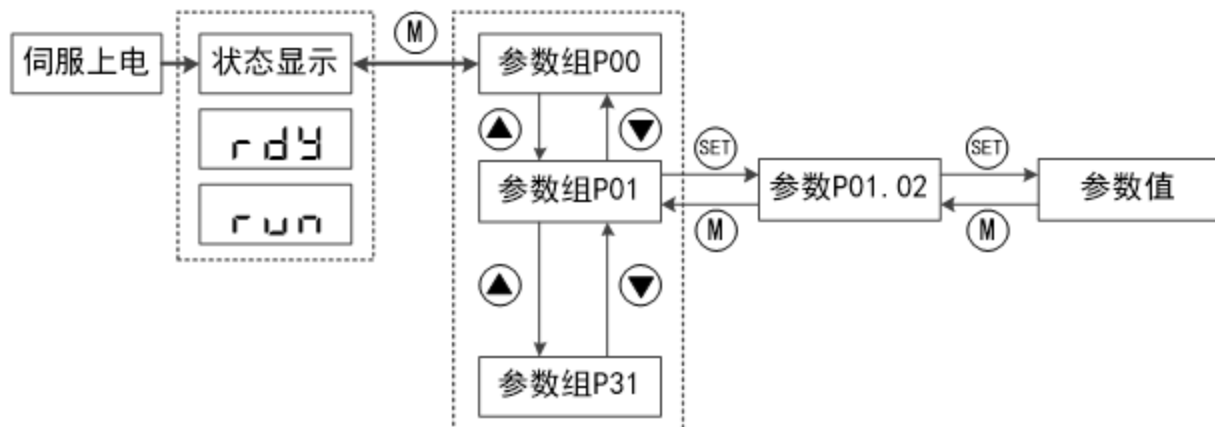
5.1 面板介绍与说明

5.1.1 面板按键说明



名称	常规功能
M	各模式间切换 返回上一级菜单
▲	增大 LED 数码管闪烁位数
▼	减小 LED 数码管闪烁位数
◀	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	进入下一级菜单 执行存储参数设定值等命令

5.1.2 面板按键操作方法



5.1.3 状态显示

显示	名称	显示场合	表示含义
r E S E t	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。
n r d	Nrd 伺服未准备好	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。

rdy	Rdy 伺服准备完毕	驱动器已准备好。	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。
run	Run 伺服正在运行	伺服使能信号有效。(S-ON 为 ON)	伺服驱动器处于运行状态。
Jog	Jog 点动运行	伺服驱动器处于点动运行状态。	可进行点动运行设置。

5.1.4 参数号显示

本系列伺服参数号由参数组和参数组内编号两个部分组成，如下图所示：



5.1.5 参数值显示

● 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：

-9999

举例：65535 显示如下：

65536

● 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“◀”键 2 秒以上，切换当前页。举例：-268435456 显示如下：



5.1.6 监控参数显示（POB 组参数）

功能码	名称	单位	表示含义
POB-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
POB-01	速度指令	rpm	驱动器当前速度指令
POB-02	内部转矩指令	0.1%	伺服电机实际输出转矩占电机额定转矩的百分比
POB-03	DI 信号监视	-	9个DI端子对应的电平状态：数码管上半部亮表示高电平；下半部亮表示低电平

POB-05	D0 信号监视	-	6个D0端子对应的电平状态：数码管上半部亮表示高电平下半部亮表示低电平
POB-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)
POB-09	机械角度(始于原点的脉冲数)	P	电机当前机械角度0 对应于机械角度 0° POB-09 最大值: 65535 实际机械角度 $= \frac{POB-09}{65536} \times 360^\circ$
POB-10	旋转角度	°	电机当前电角度
POB-11	输入位置指令对应速度信息	rpm	驱动器单个控制周期的位置指令对应速度值
POB-12	平均负载率	0.1%	平均负载转矩占电机额定转矩的百分比
POB-13	输入位置指令计数	指令单位	显示输入位置指令的个数
POB-15	编码器位置偏差值	P	编码器位置偏差 = 输入位置指令总数 - 编码器反馈脉冲总数
POB-17	反馈脉冲计数器	P	统计并显示伺服电机编码器反馈的脉冲个数(编码器单位)
POB-19	总上电时间	0.1s	统计并显示伺服驱动器上电时间
POB-21	AI1 采样电压值	0.01V	模拟通道 1 输入的电压值
POB-22	AI2 采样电压值	0.01V	模拟通道 2 输入的电压值
POB-24	相电流有效值	0.01A	伺服电机相电流有效值
POB-26	母线电压值	0.1V	主回路直流母线电压值, 即驱动器P ⊕, - 之间的电压
POB-27	模块温度值	℃	伺服驱动器内部功率模块温度
POB-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
POB-34	所选次数故障码	-	POB-33 选定的故障代码 没有故障发生时 POB-34 显示值为“Er.000”
POB-35	所选故障时间戳	s	POB-34 显示的故障发生时伺服运行总时间 没有故障发生时 POB-35 显示值为“0”
POB-37	所选故障时电机转速	rpm	POB-34 显示的故障发生时, 伺服电机转速 没有故障发生时 POB-37 显示值为“0”
POB-38	所选故障时电机 U 相电流	0.01A	POB-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 POB-38 显示值为“0”
POB-39	所选故障时电机 V 相电流	0.01A	POB-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 POB-39 显示值为“0”
POB-40	所选故障时母线电压	V	POB-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 POB-40 显示值为“0”
POB-41	所选故障时输入端子状态	-	POB-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 POB-03 相同 没有故障发生时 POB-41 显示所有 DI 端子为低电平, 对应十进制数值为“0”
POB-42	所选故障时输出端子状态	-	POB-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 POB-05 相同 没有故障发生时 POB-42 显示所有 DO 端子为低电平, 对应十进制数值为“0”
POB-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 - 编码器反馈脉冲总数 注意: 位置偏差(指令单位)是经过编码器位置偏差折算后的值, 做除法运算时, 有精度损失
POB-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
POB-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

5.2 常用操作

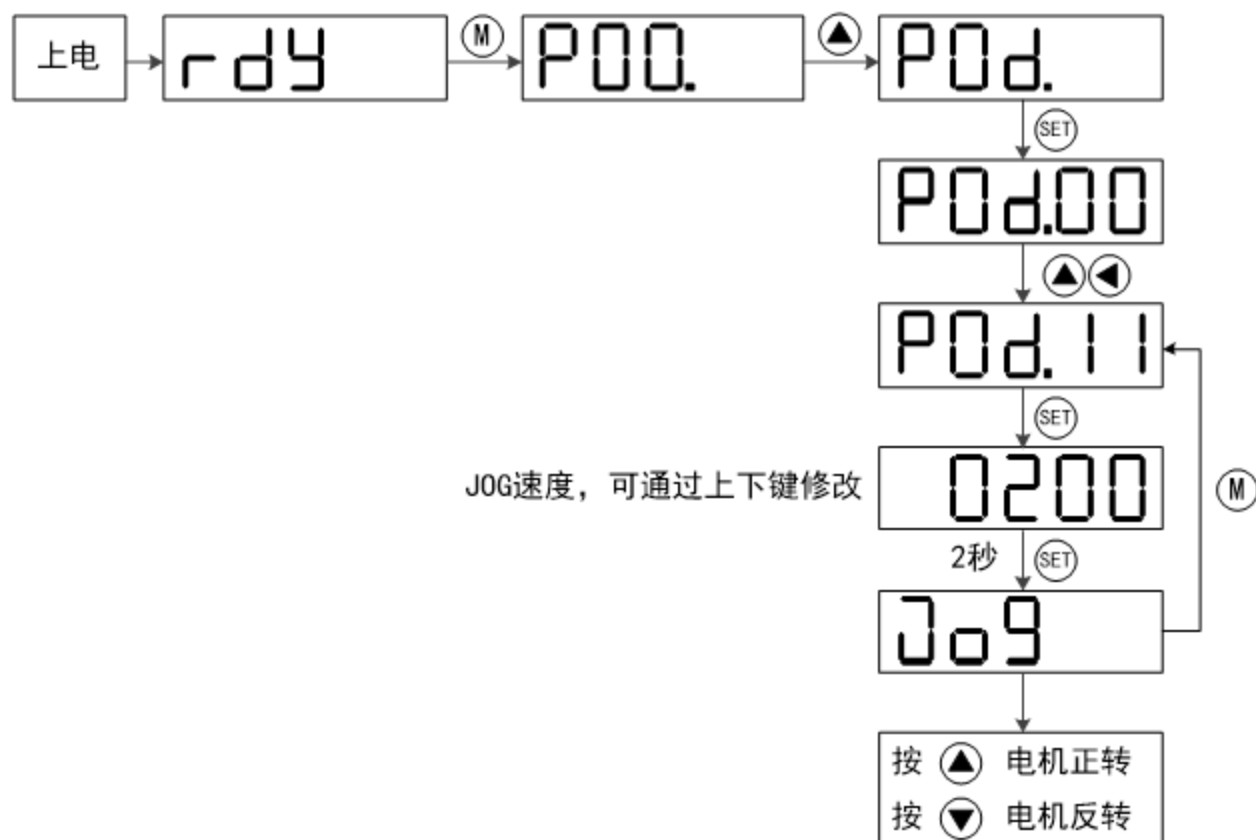


警告

- 上电前，请检查驱动器接线是否正确。
- 确保电机处于空载状态，防止出现撞机或其他危险情况。

5.2.1 JOG 模式运行

使用点动运行功能时，需先取消伺服使能，否则无法进入 JOG 状态！



5.2.2 内部上电使能

在外部未连接 DI1 端子时，如果要电机上电使能，可将 P03-03（DI1 电平逻辑）设置为 1，重新上电后电机就默认为使能状态。

5.2.3 初始化参数

将 P02-31 设置为 1，即可初始化驱动器参数，设置完成后需要重启驱动器。

5.2.4 手动复位报警

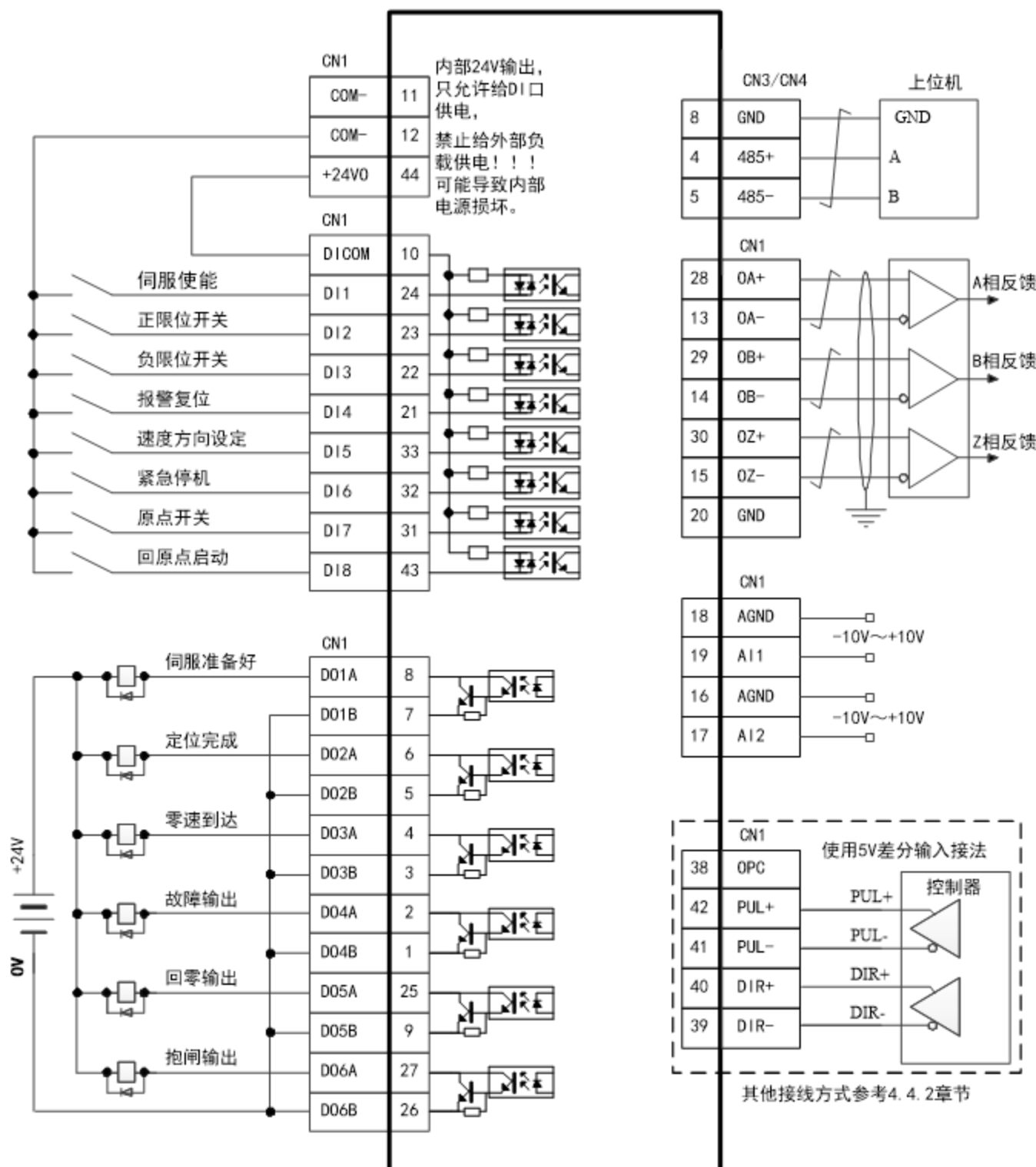
将 POD-01 设置为 1 即可清除可复位报警；

多圈绝对值编码器掉电报警（Er. 731）需要先将 POD-20 设置为 2，然后再将 POD-01 设置为 1 后才能清除报警。

第六章 控制模式说明

6.1 位置模式说明

6.1.1 位置模式接线图



6.1.2 外部脉冲控制相关参数

1、脉冲引脚

信号名	对应 CM1 引脚号	名称	注意或补充说明
PUL+	42	脉冲输入正	1. 接线前请仔细阅读 4.4.2 章节，防止接错线损坏驱动器。 2. 最高脉冲频率支持 1MHz, 占空比 50%。
PUL-	41	脉冲输入负	
DIR+	40	脉冲方向正	
DIR-	39	脉冲方向负	
OPC	38	24V 脉冲公共端	

2、相关参数

参数号	参数名称	设定范围	功能
P02-00	控制模式选择	0~6	设为 1 时，对应位置模式
P02-01	绝对值系统选择	0~2	0: 增量式编码器，1: 绝对值编码器
P2-02	旋转方向旋转	0~1	0: 正转；1: 反转
P02-03	输出脉冲相位	0~1	反馈脉冲方向，0: 正转；1: 反转
P05-00	位置指令来源	0~2	设为 0 时，受外部脉冲指令控制
P05-02	电机旋转 1 圈的脉冲数	0 ~ 1048576	
P05-07	电子齿数比 1 (分子)	1~1073741824	只有 P05-02 设置为 0 时，齿轮比才生效， 每圈脉冲数 = $\frac{\text{编码器分辨率} \times \text{电子齿轮比分母}}{\text{电子齿轮比分子}}$
P05-09	电子齿数比 1 (分母)	1~1073741824	
P05-15	脉冲指令形态		0: 脉冲 + 方向，正逻辑； 1: 脉冲 + 方向，负逻辑； 3: A 相 +B 相正交脉冲，4 倍频 4: CW+CCW
P05-17	编码器分频脉冲数	35 ~ 32767	
P05-38	伺服脉冲输出来源选择	0~2	0: 编码器分频输出；1: 脉冲指令同步输出；2: 分频或同步输出禁止
P05-43	位置脉冲沿选择	0~1	0: 下降沿有效；1: 上升沿有效
P03-03	DI1 端子逻辑选择	0~4	设为 1 时，默认上电使能状态
POA-24	脉冲输入滤波时间常数	0~255	脉冲信号受干扰时可增大此参数

6.1.3 内部多段位置控制相关参数

1、相关 DI 功能，可通过外部 DI 控制，或者通过虚拟 VDI 进行通讯控制

DI 功能编码	符号	功能名称	功能说明
FunIN.4	CMD-SEL	主辅运行指令切换	无效 - 当前运行指令为 A； 有效 - 当前运行指令为 B
FunIN.6	CMD1	多段运行指令切换 1	16 段指令选择。
FunIN.7	CMD2	多段运行指令切换 2	16 段指令选择。
FunIN.8	CMD3	多段运行指令切换 3	16 段指令选择。
FunIN.9	CMD4	多段运行指令切换 4	16 段指令选择。
FunIN.27	PosDirSel	位置指令方向设定	有效 - 实际方向与设定的方向相反；
FunIN.28	PosInSen	多段位置指令使能	有效 - 启动内部多段位置。

2、相关参数

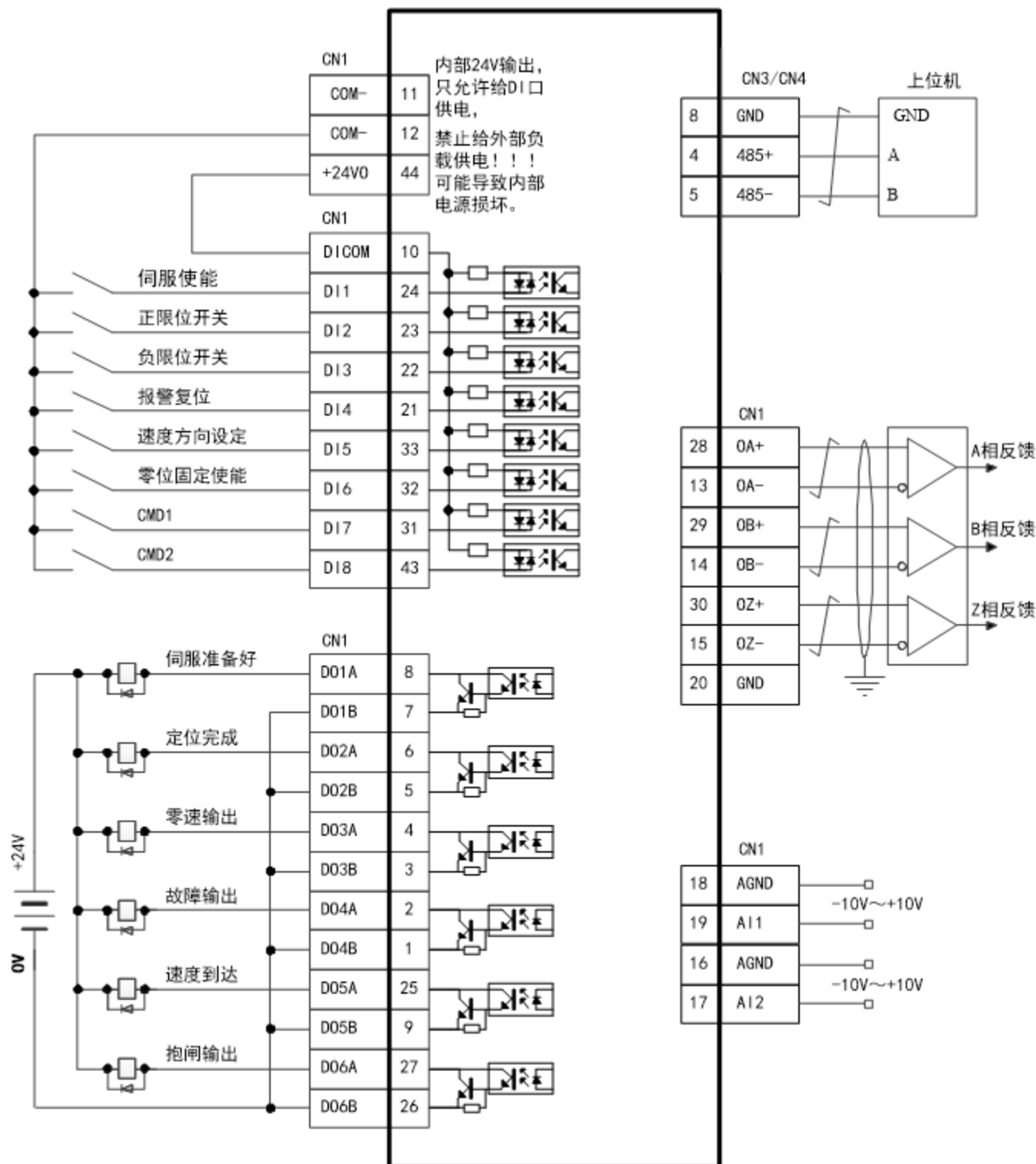
参数号	参数名称	设定范围	功能
P05-00	位置指令来源	0~2	设为 2 时，为内部多段位置控制模式
P11-00	多段位置运行方式	0~3	0: 单次运行结束停机； 1: 循环运行； 2: DI 切换运行； 3: 顺序运行
P11-01	位移指令终点段数	1~16	
P11-02	余量处理方式	0~1	0: 继续运行没走完的段； 1: 重新开始运行
P11-03	时间单位	0~1	0: ms; 1: s
P11-04	位移指令类型选择	0~1	0: 相对位移指令； 1: 绝对位移指令
P11-05	顺序运行起始段选择	0~16	选择内部位置顺序运行时的起始段
P11-12	第 1 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	第 1 段移动位移
P11-14	第 1 段位移最大运行速度	1~6000	第 1 段位移最大运行速度
P11-15	第 1 段位移加减速时间	0~65535	第 1 段位移加减速时间
P11-16	第 1 段位移完成后等待时间	0~10000	第 1 段位移完成后等待时间
.....			
P11-87	第 16 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	第 16 段移动位移
P11-89	第 16 段位移最大运行速度	1~6000	第 16 段位移最大运行速度
P11-90	第 16 段位移加减速时间	0~65535	第 16 段位移加减速时间
P11-91	第 16 段位移完成后等待时间	0~10000	第 16 段位移完成后等待时间
P0C-09	通信 VDI	0~1	0: 禁止； 1: 使能

3、使用 DI 口切换内部多段位置时的组合方式

段序号	DI 口组合方式				移动位移	最大速度	加减速时间	段后等待时间
	CMD4	CMD3	CMD2	CMD1				
1	0	0	0	0	P11-12	P11-14	P11-15	P11-16
2	0	0	0	1	P11-17	P11-19	P11-20	P11-21
3	0	0	1	0	P11-22	P11-24	P11-25	P11-26
4	0	0	1	1	P11-27	P11-29	P11-30	P11-31
5	0	1	0	0	P11-32	P11-34	P11-35	P11-36
6	0	1	0	1	P11-37	P11-39	P11-40	P11-41
7	0	1	1	0	P11-42	P11-44	P11-45	P11-46
8	0	1	1	1	P11-47	P11-49	P11-50	P11-51
9	1	0	0	0	P11-52	P11-54	P11-55	P11-56
10	1	0	0	1	P11-57	P11-59	P11-60	P11-61
11	1	0	1	0	P11-62	P11-64	P11-65	P11-66
12	1	0	1	1	P11-67	P11-69	P11-70	P11-71
13	1	1	0	0	P11-72	P11-74	P11-75	P11-76
14	1	1	0	1	P11-77	P11-79	P11-80	P11-81
15	1	1	1	0	P11-82	P11-84	P11-85	P11-86
16	1	1	1	1	P11-87	P11-89	P11-90	P11-91

6.2 速度模式说明

6.2.1 速度模式接线图



注意：此接线图DI和DO功能不是默认配置，需要按6.2.2中DI/DO口功能配置表中的参数进行修改。

6.2.2 外部速度模式相关功能

1、DI/D0 口功能配置

参数号	参数名称	设定值	功能
P03-12	DI6 端子功能选择	12	DI6 定义为零位固定使能
P03-14	DI7 端子功能选择	6	DI7 定义为多段运行指令切换 1
P03-16	DI8 端子功能选择	7	DI8 定义为多段运行指令切换 2
P04-08	D05 端子功能选择	19	D05 定义为速度到达输出

2、相关引脚接线

信号名	对应 CN1 引脚号	名称	注意或补充说明
AGND	18	模拟量地	可输入 $\pm 10V$ 模拟电压，作为速度指令输入或转矩限制指令输入。
AI1	19	模拟量输入 1	
AGND	16	模拟量地	
AI2	17	模拟量输入 2	

3、相关参数

参数号	参数名称	设定范围	功能
P02-00	控制模式选择	0~6	设为 0 时，对应速度模式
P03-36	AI1 偏置	-5000~5000	设定 AI1 通道模拟量偏置值，单位：mv
P03-37	AI1 输入滤波时间常数	0~655.35	设定 AI1 模拟量平均值滤波时间常数，单位：ms
P03-39	AI1 死区	0~1000.0	设定 AI1 通道模拟量死区值，当输入电压小于设定电压时，电机转速为零，单位：mv
P03-40	AI1 零漂	-500.0~500.0	设定 AI1 通道模拟量零漂值，单位：mv
P03-41	AI2 偏置	-5000~5000	设定 AI2 通道模拟量偏置值，单位：mv
P03-42	AI2 输入滤波时间常数	0~655.35	设定 AI2 模拟量平均值滤波时间常数，单位：ms
P03-44	AI2 死区	0~1000.0	设定 AI2 通道模拟量死区值，当输入电压小于设定电压时，电机转速为零，单位：mv
P03-45	AI2 零漂	-500.0~500.0	设定 AI2 通道模拟量零漂值，单位：mv
P03-51	模拟量 10V 对应速度值	0rpm~9000rpm	设定模拟量 10V 时对应电机输出转速，单位：rpm
P03-52	模拟量 10V 对应转矩值	1.00~8.00 倍	设定模拟量 10V 时对应电机输出转矩
P06-00	主速度指令 A 来源	0~2	选择主速度指令 A 的来源
P06-01	辅助速度指令 B 来源	0~5	选择辅助速度指令 B 的来源
P06-02	速度指令选择	0~4	选择速度指令来源的选择
P06-03	速度指令键盘设定值	-6000~6000	对内部速度指令进行数值设置，精度 1rpm
P06-05	速度指令加速斜坡时间常数	0~65535	速度模式加速时间，单位：ms（多段速指令无效）
P06-06	速度指令减速斜坡时间常数	0~65535	速度模式减速时间，单位：ms（多段速指令无效）
P06-07	最大转速阈值	0~6000	设置最大转速阈值
P06-08	正向速度阈值	0~6000	设置正转速度阈值
P06-09	反向速度阈值	0~6000	设置反转速度阈值
P06-15	零位固定转速阈值	0~6000	设置零速信号检测阈值
P06-16	电机旋转速度阈值	0~1000	设置电机选择速度阈值
P06-17	速度一致信号阈值	0~100	设置速度一致检测信号阈值
P06-18	速度到达信号阈值	10~6000	设置速度到达信号阈值
P06-19	零速输出信号阈值	1~6000	设置零速输出信号阈值

6.2.3 内部多段速相关功能

1、相关 DI 功能，可通过外部 DI 控制，或者通过虚拟 VDI 进行通讯控制

DI 功能编码	符号	功能名称	功能说明
FunIN. 4	CMD-SEL	主辅运行指令切换	无效 - 当前运行指令为 A; 有效 - 当前运行指令为 B
FunIN. 5	DIR-SEL	多段速度 DI 切换方向	有效 - 指令反方向
FunIN. 6	CMD1	多段运行指令切换 1	16 段指令选择。
FunIN. 7	CMD2	多段运行指令切换 2	16 段指令选择。
FunIN. 8	CMD3	多段运行指令切换 3	16 段指令选择。
FunIN. 9	CMD4	多段运行指令切换 4	16 段指令选择。

2、相关参数

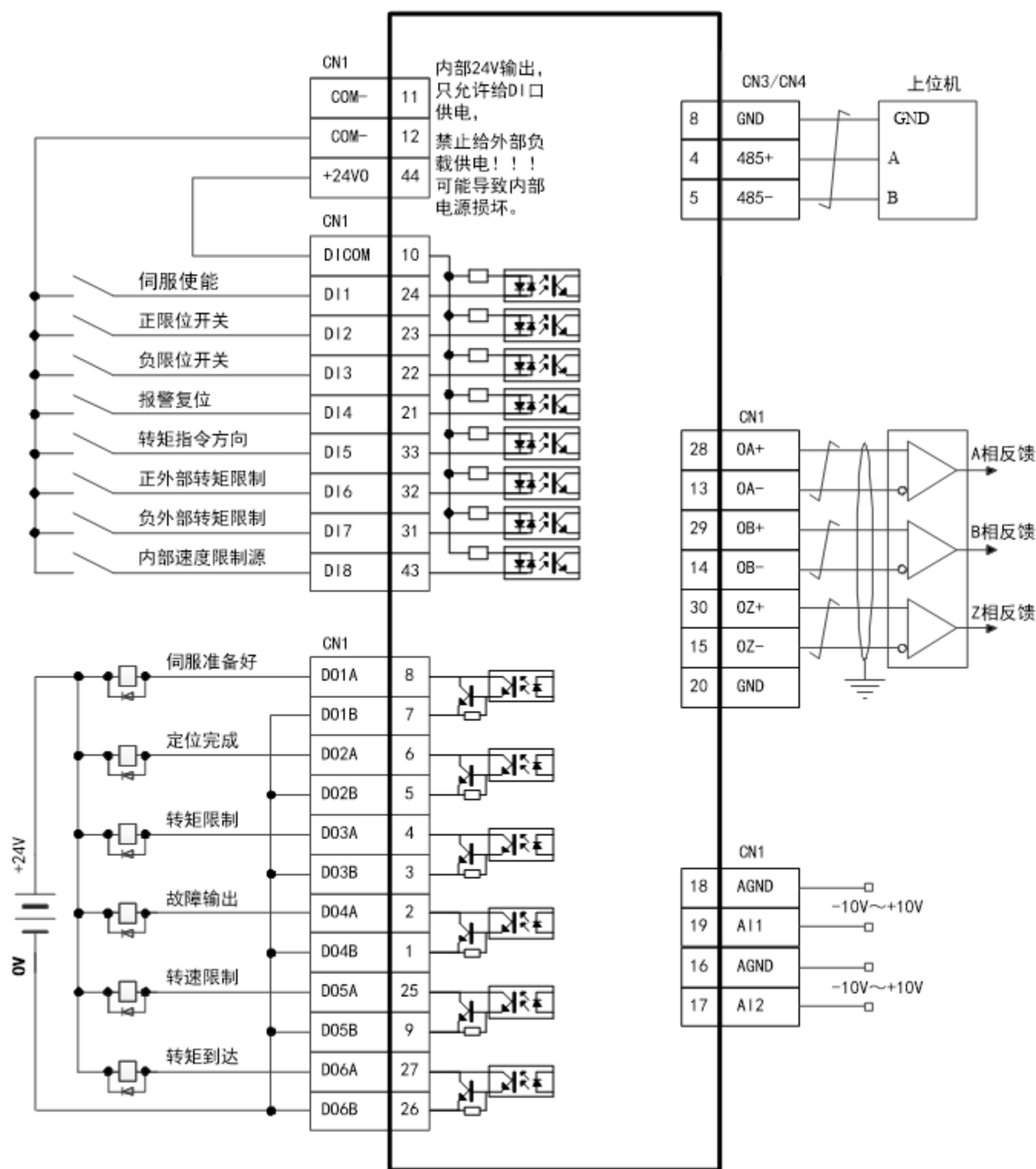
参数号	参数名称	设定范围	功能
P12-00	多段速度指令运行方式	0~2	0- 单次运行结束停机, (P12-01 进行段数选择) 1- 循环运行, (P12-01 进行段数选择) 2- 通过外部 DI 进行切换
P12-01	速度指令终点段选择	1~16	
P12-02	运行时间单位选择	0~1	0-sec; 1-min
P12-20	第 1 段速度指令	-6000~6000	
P12-21	第 1 段运行时间	0~6553.5	
P12-22	第 1 段加减速时间	0~4	
....			
P12-65	第 16 段速度指令	-6000~6000	
P12-66	第 16 段运行时间	0~6553.5	
P12-67	第 16 段加减速时间	0~4	

3、使用 DI 口切换内部多段速时的组合方式

段序号	DI 口组合方式				内部速度	运行时间	加减速时间
	CMD4	CMD3	CMD2	CMD1			
1	0	0	0	0	P12-20	P12-21	P12-22
2	0	0	0	1	P12-23	P12-24	P12-25
3	0	0	1	0	P12-26	P12-27	P12-28
4	0	0	1	1	P12-29	P12-30	P12-31
5	0	1	0	0	P12-32	P12-33	P12-34
6	0	1	0	1	P12-35	P12-36	P12-37
7	0	1	1	0	P12-38	P12-39	P12-40
8	0	1	1	1	P12-41	P12-42	P12-43
9	1	0	0	0	P12-44	P12-45	P12-46
10	1	0	0	1	P12-47	P12-48	P12-49
11	1	0	1	0	P12-50	P12-51	P12-52
12	1	0	1	1	P12-53	P12-54	P12-55
13	1	1	0	0	P12-56	P12-57	P12-58
14	1	1	0	1	P12-59	P12-60	P12-61
15	1	1	1	0	P12-62	P12-63	P12-64
16	1	1	1	1	P12-65	P12-66	P12-67

6.3 转矩模式说明

6.3.1 转矩模式接线图



注意：此接线图 DI 和 DO 功能不是默认配置，需要按 6.3.2 中 DI/DO 口功能配置表中的参数进行修改。

6.3.2 外部转矩模式相关功能

1、DI/DO 口功能配置

参数号	参数名称	设定值	功能
P03-10	DI5 端子功能选择	25	DI5 定义为转矩指令方向
P03-12	DI6 端子功能选择	16	DI6 定义为正外部转矩限制
P03-14	DI7 端子功能选择	17	DI7 定义为负外部转矩限制
P03-16	DI8 端子功能选择	36	DI8 定义为内部速度限制源
P04-04	DO3 端子功能选择	7	DO3 定义为转矩限制输出
P04-08	DO5 端子功能选择	8	DO5 定义为转速限制输出
P04-10	DO6 端子功能选择	18	DO6 定义为转矩到达输出

2、相关引脚接线

信号名	对应 CM1 引脚号	名称	注意或补充说明
AGND	18	模拟量地	可输入 $\pm 10V$ 模拟电压，作为转矩指令输入或转矩限制指令输入。
AI1	19	模拟量输入 1	
AGND	16	模拟量地	
AI2	17	模拟量输入 2	

3、相关参数

参数号	参数名称	设定范围	功能
P02-00	控制模式选择	0~6	设为 2 时，对应转矩模式
P03-36	AI1 偏置	-5000~5000	设定 AI1 通道模拟量偏置值，单位：mv
P03-37	AI1 输入滤波时间常数	0~655.35	设定 AI1 模拟量平均值滤波时间常数，单位：ms
P03-39	AI1 死区	0~1000.0	设定 AI1 通道模拟量死区，当输入电压小于设定电压时，电机转速为零，单位：mv
P03-40	AI1 零漂	-500.0~500.0	设定 AI1 通道模拟量零漂值，单位：mv
P03-41	AI2 偏置	-5000~5000	设定 AI1 通道模拟量偏置值，单位：mv
P03-42	AI2 输入滤波时间常数	0~655.35	设定 AI1 模拟量平均值滤波时间常数，单位：ms
P03-44	AI2 死区	0~1000.0	设定 AI1 通道模拟量死区，当输入电压小于设定电压时，电机转速为零，单位：mv
P03-45	AI2 零漂	-500.0~500.0	设定 AI1 通道模拟量零漂值，单位：mv
P03-51	模拟量 10V 对应速度值	0rpm~9000rpm	设定模拟量 10V 时对应电机输出转速，单位：rpm
P03-52	模拟量 10V 对应转矩值	1.00~8.00 倍额定转矩	设定模拟量 10V 时对应电机输出转矩
P07-00	主转矩指令 A 来源	0~2	选择主转矩指令 A 的来源
P07-01	辅助转矩指令 B 来源	0~2	选择辅助转矩指令 B 的来源
P07-02	转矩指令选择	0~4	选择转矩指令来源
P07-03	转矩指令键盘设定值	-300~300	设定内部转矩指令进行数值设置
P07-07	转矩限制来源	0~4	选择转矩限制来源
P07-08	T-LMT 选择	1~2	选择转矩限制信号的模拟量输入通道

P07-09	正内部转矩限制	0.0~300.0	设定内部转矩时的正转转矩限制
P07-10	负内部转矩限制	0.0~300.0	设定内部转矩时的反转转矩限制
P07-11	正外部转矩限制	0.0~300.0	设定外部转矩时的正转转矩限制
P07-12	负外部转矩限制	0.0~300.0	设定外部转矩时的反转转矩限制
P07-17	速度限制来源选择	0~2	选择转矩模式先速度限制的来源
P07-18	V-LMT 选择	1~2	选择 V-LMT 作为速度限制来源时的模拟量通道
P07-19	转矩控制正向速度限制值 / 转矩控制速度限制值 1	0~6000	设定转矩模式下正向速度限制值 / 设定转矩模式下速度限制值 1
P07-20	转矩控制时负向速度限制值 / 转矩控制时速度限制值 2	0~6000	设定转矩模式下反向速度限制值 / 设定转矩模式下速度限制值 2
P07-21	转矩到达基准值	0.0~300.0	设定转矩到达指令基准值
P07-22	转矩到达有效值	0.0~300.0	设定转矩到达指令有效偏移阈值
P07-23	转矩到达无效值	0.0~300.0	设定转矩到达指令无效偏移阈值

6.4 DI/D0 口功能配置详细说明

6.4.1 DI 功能说明

1. DI 口配置参数：

DI 口	功能选择			逻辑电平	
	参数号	初始值	功能说明	参数号	初始值
DI1	P03-02	1	伺服使能	P03-03	0
DI2	P03-04	14	正向超程开关	P03-05	0
DI3	P03-06	15	反向超程开关	P03-07	0
DI4	P03-08	2	故障与警告复位	P03-09	0
DI5	P03-10	26	速度指令方向设定	P03-11	0
DI6	P03-12	34	紧急停机	P03-13	0
DI7	P03-14	31	原点开关	P03-15	0
DI8	P03-16	32	原点复归使能	P03-17	0

2. DI 口功能命令表

编码	名称	功能名	描述	备注
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。	端子的逻辑必须设置为：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。
FunIN.2	ALM-RST	故障与警告复位 (沿有效功能)	无效 - 禁止； 有效 - 使能。	端子的逻辑必须设置为：边沿有效。 若选择电平有效，则驱动器内部强制设为边沿有效。 按照报警类型，有些报警复位后伺服是可以继续工作的。 NO.1、NO.2 可复位故障复位需先关闭伺服使能信号 (S-ON 置为 OFF)，再使用该功能。

FunIN. 3	GAIN-SEL	增益切换	P08-09=1 时: 无效- 速度控制环为PI 控制; 有效- 速度控制环为P 控制。 P08-09=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. 4	CMD-SEL	主 辅 运 行 指令切换	无效 - 当前运行指令为 A; 有效 - 当前运行指令为 B。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 5	DIR-SEL	多 段 速 度 DI 切换运 行 方 向 设 置	无效 - 默认指令方向; 有效 - 指令反方向。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 6	CMD1	多 段 运 行 指令 切 换 1	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 7	CMD2	多 段 运 行 指令 切 换 2	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 8	CMD3	多 段 运 行 指令 切 换 3	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 9	CMD4	多 段 运 行 指令 切 换 4	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 10	M1-SEL	模 式 切 换 1	根据选择的控制模式 (3、4、5), 进行速度、位置、转矩之间的切换。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 11	M2-SEL	模 式 切 换 2	根据选择的控制模式 (6), 进行速度、位置、转矩之间的切换。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 12	ZCLAMP	零 位 固 定 使能	有效 - 使能零位固定功能; 无效 - 禁止零位固定功能。	相应端子的逻辑选择,建议设置为: 电平有效。
FunIN. 13	INHIBIT	位 置 指 令 禁止	有效 - 禁止指令脉冲输入; 无效 - 允许指令脉冲输入。	内部和外部位置指令禁止运行。端子的逻辑选择, 必须设置为: 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	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P07-07, 进行转矩限制源的切换。 P07-07=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。 P07-07=3 且AI限制值大于正转外部限制值: 有效 - 正转外部转矩限制有效; 无效 -AI 转矩限制有效。 P07-07=4 时: 有效 -AI 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P07-07, 进行转矩限制源的切换。 P07-07=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。 P07-07=3且AI限制值小于反转外部限制值: 有效 - 反转外部转矩限制有效。 无效 - AI 转矩限制有效。 P07-07=4 时: 有效 - AI 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. 20	POSSTEP	步进里使能	有效 - 执行指令步进量的指令; 无效 - 指令为零, 为定位态。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 沿有效。
FunIN. 21	HX1	手轮倍率信号 1	*10倍: HX1 有效, HX2 无效 *100倍: HX1 无效, HX2 有效	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 22	HX2	手轮倍率信号 2		
FunIN. 23	HX_EN	手轮使能信号	无效 - 按照 P05-00选择进行位置控制; 有效 - 在位置模式下接收手轮脉冲信号进行位置控制。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 24	GEAR_SEL	电子齿轮选择	无效 - 电子齿轮比 1; 有效 - 电子齿轮比 2。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 25	TOQDirSel	转矩指令方向设定	无效 - 正方向; 有效 - 反方向。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 26	SPDDirSel	速度指令方向设定	无效 - 正方向; 有效 - 反方向。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 27	POSDirSel	位置指令方向设定	无效, 实际位置指令方向与设定的位置指令方向相同; 有效, 实际位置指令方向与设定的位置指令方向相反;	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 28	PosInSen	多段位置指令使能	沿有效 无效 - 忽略内部多段指令; 有效 - 启动内部多段。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN. 29	XintFree	中断定长状态解除	无效 - 禁止; 有效 - 使能。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 边沿有效。
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。 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。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 边沿有效。

FunIN.33	XintInhibit	中断定长禁止	有效 - 禁止中断定长； 无效 - 允许中断定长。	相应端子的逻辑选择，必须设置为：电平有效。 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.34	EmergencyStop	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.35	ClrPosErr	清除位置偏差	有效 - 位置偏差清零； 无效 - 位置偏差不清零。	相应端子的逻辑选择，建议设置为：边沿有效。 该 DI 功能建议配置到 DI8 或 DI9 端子上。
FunIN.36	V_LmtSel	内部速度限制源	有效 - P07-19 作为内部正负速度限制值（P07-17=2） 无效 - P07-20 作为内部正负速度限制值（P07-17=2）	相应端子的逻辑选择，建议设置为：电平有效。
FunIN.37	PulseInhibit	脉冲指令禁止	位置控制模式时，位置指令来源为脉冲指令（P05-00=0）时： 无效 - 可响应脉冲指令； 有效 - 不响应脉冲指令；	相应端子的逻辑选择，建议设置为：电平有效。
FunIN.32	HomingStart	以当前位置为原点使能	无效 - 禁止； 有效 - 使能。	相应端子的逻辑选择，建议设置为：边沿有效。

6.4.2 D0 功能说明

1. D0 口配置参数：

DI 口	功能选择			逻辑电平	
	参数号	初始值	功能说明	参数号	初始值
D01	P04-00	1	伺服准备好	P04-01	0
D02	P04-02	5	定位完成	P04-03	0
D03	P04-04	3	零速	P04-05	0
D04	P04-06	11	故障输出	P04-07	0
D05	P04-08	16	原点回零输出	P04-09	0
D06	P04-10	9	抱闸输出	P04-11	0

2. D0 口功能命令表

编码	名称	功能名	描述
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	电机旋转输出	无效，滤波后电机转速绝对值小于功能码 P06-16 设定值； 有效，滤波后电机转速绝对值达到功能码 P06-16 设定值。
FunOUT.3	ZERO	零速	无效，电机的速度反馈大于功能码 P06-19 设置值时； 有效，当电机的速度反馈和给定的差值大于功能码 P06-19 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 P06-17 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 P05-21 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 P05-22 设定时有效。
FunOUT. 7	C-LT	转矩限制	转矩限制的确认信号：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信号： 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	警告输出	警告输出信号有效。（导通）
FunOUT. 11	ALM	故障输出	检测到故障时状态有效。
FunOUT. 12	ALMO1	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。
FunOUT. 13	ALMO2	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。
FunOUT. 14	ALMO3	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。
FunOUT. 15	Xintcoin	中断定长完成	有效 - 中断定长定位完成； 无效 - 中断定长定位未完成。
FunOUT. 16	HomeAttain	原点回零输出	原点回零状态：有效 - 原点回零； 无效 - 原点没有回零。
FunOUT. 17	ElecHomeAttain	电气回零输出	电气回零状态： 有效 - 电气原点回零； 无效 - 电气原点没有回零。
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. 20	AngIntRdy	角度辨识输出	有效 - 完成角度辨识 无效 - 未完成角度辨识

第七章 参数说明

7.1 P01 组驱动器参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P01-00	MCU 软件版本号	0~65535	-	-	-	显示	-
P01-02	伺服驱动器编号	0~65535	-	-	再次通电	停机设定	-

7.2 P02 组基本控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P02-00	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↔速度↔位置混合模式	-	1	立即生效	停机设定	-
P02-01	编码器类型选择	0: 增量式编码器 1: 绝对值编码器	-	0	再次通电	停机设定	ALL
P02-02	旋转方向选择	0: 以 CCW 方向为正转方向(A 超前 B) 1: 以 CW 方向为正转方向(A 滞后 B)	-	0	再次通电	停机设定	PST
P02-03	输出脉冲相位	0: 以 CCW 方向为正转方向(A 超前 B) 1: 以 CW 方向为正转方向(反转模式, A 滞后 B)	-	0	再次通电	停机设定	PST
P02-05	伺服使能 OFF 停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 零速停机, 保持自由运行状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
P02-06	故障 No. 2 停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态 1: 零速停机, 保持自由运行状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
P02-07	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	-	1	立即生效	停机设定	PST
P02-08	故障 No. 1 停机方式选择	0: 自由停机, 保持自由运行状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
P02-09	抱闸输出 ON 至指令接收延时	0~500	ms	250	立即生效	运行设定	PS
P02-10	静止状态, 抱闸输出 OFF 至电机不通电延时	1~1000	ms	150	立即生效	运行设定	PS
P02-11	旋转状态, 抱闸输出 OFF 时转速阈值	0~3000	rpm	30	立即生效	运行设定	PS

P02-12	旋转状态,伺服使能 OFF 至抱闸输出 OFF 延时	1~1000	ms	500	立即生效	运行设定	PS
P02-15	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	立即生效	停机设定	PST
P02-18	伺服使能 (S-ON) 滤波时间常数	0~64	ms	0	立即生效	停机设定	PST
P02-25	制动电阻设置	0:使用内置制动电阻 1:使用外接制动电阻, 自然冷却 2:使用外接制动电阻, 强迫风冷 3:不用制动电阻, 全靠电容吸收	-	0	立即生效	停机设定	PST
P02-31	系统参数初始化	0:无操作 1:恢复出厂设定值(P00/P01组除外) 2:清除故障记录	-	0	立即生效	停机设定	PST
P02-32	面板默认显示功能	0~99对应PB组参数号(参考5.1.6章节)	-	50	立即生效	运行设定	-
P02-41	厂家参数密码	0~65535	-	0	再次通电	停机设定	PST

7.3 P03 组端子输入参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P03-00	上电有效的 DI 功能分配 1	参考6.4.1章节 Bit0- 对应 FunIN.1 Bit1- 对应 FunIN.2 Bit15- 对应 FunIN.16	-	0	再次通电	运行设定	-
P03-01	上电有效的 DI 功能分配 2	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.17 Bit1- 对应 FunIN.18 Bit15- 对应 FunIN.32	-	0	再次通电	运行设定	-
P03-02	DI1 端子功能选择	0~37	-	14	停机生效	运行设定	-
P03-03	DI1 端子逻辑选择	输入极性: 0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
.....							
P03-16	DI8 端子功能选择	0~37	-	31	停机生效	运行设定	-
P03-17	DI8 端子逻辑选择	参考P03-03说明	-	0	停机生效	运行设定	-
P03-34	上电有效的 DI 功能分配 3	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.33 Bit1- 对应 FunIN.34 Bit15- 对应 FunIN.48	-	0	再次通电	运行设定	-

P03-35	上电有效的 DI 功能分配 4	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.49 Bit1- 对应 FunIN.50 Bit15- 对应 FunIN.64	-	0	再次通电	运行设定	-
--------	-----------------	---	---	---	------	------	---

7.4 P04 组端子输出参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P04-00	D01 端子功能选择	参考6.4.2章节 0~22	-	1	停机生效	运行设定	-
P04-01	D01 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0- 表示有效时输出 L 低电平(光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平(光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
.....							
P04-10	D06端子功能选择	参考6.4.2章节 0~22	-	0	停机生效	运行设定	-
P04-11	D06 端子逻辑选择	参考P04-01说明	-	0	停机生效	运行设定	-
P04-22	D0 来源选择	0~31, 设置D0口由驱动控制或P31~4控制	-	0	立即生效	停机设定	-

7.5 P05 组位置控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P05-00	位置指令来源	0- 脉冲指令 1- 步进里给定 2- 多段位置指令给定	-	0	立即生效	停机设定	P
P05-02	电机每旋转 1 圈的位置指令数	0 ~1048576	P/r	0	再次通电	停机设定	P
P05-04	一阶低通滤波时间常数	0~6553.5	ms	0.0	立即生效	停机设定	P
P05-05	步进里	-9999 ~9999	指令单位	50	立即生效	停机设定	P
P05-06	平均值滤波时间常数	0.0~128.0	ms	0.0	立即生效	停机设定	P
P05-07	电子齿数比 1(分子)	1~1073741824	-	1048576	立即生效	运行设定	P
P05-09	电子齿数比 1(分母)	1~1073741824	-	10000	立即生效	运行设定	P
P05-11	电子齿数比 2(分子)	1~1073741824	-	1048576	立即生效	运行设定	P
P05-13	电子齿数比 2(分母)	1~1073741824	-	10000	立即生效	运行设定	P

P05-15	脉冲指令形态	0-脉冲 + 方向, 正逻辑 1-脉冲 + 方向, 负逻辑 2-A 相 +B 相正交脉冲, 4 倍频 4-CW+CCW	-	0	再次 通电	停机 设定	P
P05-16	清除动作选择	0- 伺服使能 OFF 或发生故障时清除位置偏差 1- 发生故障或警告时清除位置偏差脉冲 2- 发生使能 OFF 及通过 DI 输入的 ClrPosErr 信号清除位置偏差	-	0	立即 生效	停机 设定	P
P05-17	编码器分频脉冲数	35 ~ 32767	P/r	2500	再次 通电	停机 设定	-
P05-19	速度前馈控制选择	0- 无速度前馈 1- 内部速度前馈 2- 将 AI1 用作速度前馈输入 3- 将 AI2 用作速度前馈输入	-	1	立即 生效	停机 设定	P
P05-20	定位完成输出条件	0- 位置偏差绝对值小于 P05-21 时输出 1- 位置偏差绝对值小于 P05-21且滤波后的位置指令为 0 时输出 2- 位置偏差绝对值小于 P05-21且滤波前的位置指令为 0 时输出 3- 位置偏差绝对值小于定位完成 /接近阈值, 且位置指令滤波为 0 时输出, 至少保持 P05-60 设置的时间有效	-	0	立即 生效	运行 设定	P
P05-21	定位完成阈值	1 ~ 65535	编码器 单位	734	立即 生效	运行 设定	P
P05-22	定位接近阈值	1 ~ 65535	编码器 单位	65535	立即 生效	运行 设定	P
P05-30	原点复归使能控制	0- 关闭原点复归 1- 通过 DI 输入 HomingStart 信号, 使能原点复归功能 2- 通过 DI 输入 HomingStart 信号, 使能电气回零功能 3- 上电后立即启动原点复归 4- 立即进行原点复归 5- 启动电气回零命令 6- 以当前位置为原点 8- 通过 DI 输入信号, 使能当前位置为原点功能 (配置 FunIN. 38 功能)	-	0	立即 生效	运行 设定	P

P05-31	原点复归模式	0- 正向回零, 减速点、原点为原点开关 1- 反向回零, 减速点、原点为原点开关 2- 正向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 3- 反向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 4- 正向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 5- 反向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 6- 正向回零, 减速点、原点为正向超程开关 7- 反向回零, 减速点、原点为反向超程开关 8- 正向回零, 减速点为正向超程开关, 原点为电机 Z 信号 9- 反向回零, 减速点为反向超程开关, 原点为电机 Z 信号 10- 正向回零, 减速点、原点为机械极限位置 11- 反向回零, 减速点、原点为机械极限位置 12- 正向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号 13- 反向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号	-	0	立即生效	停机设定	P
P05-32	高速搜索原点开关信号的速度	0~3000	rpm	100	立即生效	运行设定	P
P05-33	低速搜索原点开关信号的速度	0~1000	rpm	10	立即生效	运行设定	P
P05-34	搜索原点时的加减速时间	0~1000	ms	1000	立即生效	停机设定	P
P05-35	限定查找原点的时间	0~65535	通过 P5-63 设定	10000	立即生效	停机设定	P
P05-36	机械原点偏移量	-1073741824 ~ 1073741824	指令单位	0	立即生效	停机设定	P
P05-38	伺服脉冲输出来源选择	0- 编码器分频输出 1- 脉冲指令同步输出 2- 分频或同步输出禁止	-	0	再次通电	停机设定	P
P05-39	电子齿轮比切换条件	0- 位置指令 (指令单位) 为 0, 且持续 2.5ms 后切换 1- 实时切换	-	0	立即生效	停机设定	P
P05-40	机械原点偏移量及超限处理方式	0- P05-36 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- P05-36 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- P05-36 是原点复归后坐标, 遇到限位自动反向找零 3- P05-36 是原点复归后相对偏移量, 遇到限位自动反向找零	-	0	立即生效	停机设定	P
P05-43	位置脉冲沿选择	0- 下降沿有效 1- 上升沿有效	1	0	再次通电	运行设定	PST
P05-46	绝对位置线性模式位置偏置 (低 32 位)	-2147483648~2147483647	编码器单位	0	再次通电	停机设定	PST

P05-48	绝对位置线性模式位置偏置 (高 32 位)	-2147483648~2147483647	编码器 单位	0	再次 通电	停机 设定	PST
P05-50	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分子)	1-65535	1	65535	立即 生效	停机 设定	ALL
P05-51	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分母)	1-65535	1	1	立即 生效	停机 设定	ALL
P05-52	绝对位置旋转模式负载旋转 一圈的脉冲数 (低32位)	0~ 4294967295	编码器 单位	0	立即 生效	停机 设定	ALL
P05-54	绝对位置旋转模式负载旋转 一圈的脉冲数 (高32位)	0~ 127	编码器 单位	0	立即 生效	停机 设定	ALL
P05-56	触停回零速度判断阈值	0~1000	rpm	2	立即 生效	运行 设定	P
P05-58	触停回零转矩限制	0~300.0	%	100.0%	立即 生效	运行 设定	P
P05-59	定位完成窗口时间	0~30000	ms	1	立即 生效	运行 设定	P
P05-60	定位完成保持时间	0~30000	ms	1	立即 生效	运行 设定	P
P05-61	限定查找原点的时间单位选 择	0~2	-	0	立即 生效	停机 设定	-

7.6 P06 组速度控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设 定	生效 方式	设定 方式	相关 模式
P06-00	主速度指令 A 来源	0- 数字给定 (P06-03) 1-AI1 2-AI2	-	0	立即 生效	停机 设定	S
P06-01	辅助速度指令 B 来源	0- 数字给定 (P06-03) 1-AI1 2-AI2 3-0 (无作用) 4-0 (无作用) 5- 多段速度指令	-	1	立即 生效	停机 设定	S
P06-02	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	-	0	立即 生效	停机 设定	S
P06-03	速度指令键盘设定值	-6000~6000	rpm	200	立即 生效	运行 设定	S
P06-04	点动速度设定值	0~6000	rpm	100	立即 生效	运行 设定	S
P06-05	速度指令加速斜坡时间 常数	0~65535	ms	200	立即 生效	运行 设定	S
P06-06	速度指令减速斜坡时间 常数	0~65535	ms	200	立即 生效	运行 设定	S
P06-07	最大转速阈值	0~6000	rpm	5000	立即 生效	运行 设定	S
P06-08	正向速度阈值	0~6000	rpm	5000	立即 生效	运行 设定	S

P06-09	反向速度阈值	0~6000	rpm	5000	立即生效	运行设定	S
P06-11	转矩前馈控制选择	0- 无转矩前馈 1- 内部转矩前馈	-	1	立即生效	运行设定	PS
P06-15	零位固定转速阈值	0~6000	rpm	10	立即生效	运行设定	S
P06-16	电机旋转速度阈值	0~1000	rpm	20	立即生效	运行设定	S
P06-17	速度一致信号阈值	0~100	rpm	10	立即生效	运行设定	S
P06-18	速度到达信号阈值	10~6000	rpm	1000	立即生效	运行设定	S
P06-19	零速输出信号阈值	1~6000	rpm	10	立即生效	运行设定	S

7.7 P07 组转矩控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P07-00	主转矩指令 A 来源	0- 数字给定 (P07-03) 1-AI1 2-AI2	-	0	立即生效	停机设定	T
P07-01	辅助转矩指令 B 来源	0- 数字给定 (P07-03) 1-AI1 2-AI2	-	1	立即生效	停机设定	T
P07-02	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- 主指令 A 来源 + 辅助指令 B 来源 3- 主指令 A 来源 / 辅助指令 B 来源切换 4- 通信给定	-	0	立即生效	停机设定	T
P07-03	转矩指令键盘设定值	-300.0~300.0	%	0	立即生效	运行设定	T
P07-05	转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	0.79	立即生效	运行设定	PST
P07-06	第二转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	0.79	立即生效	运行设定	PST
P07-07	转矩限制来源	0- 正负内部转矩限制 1- 正负外部转矩限制(利用P-CL, N-CL 选择) 2-T-LMT 用作外部转矩限制输入 3- 以正负外部转矩和外部T-LMT 的最小值为转矩限制(利用 P-CL, N-CL 选择) 4- 正负内部转矩限制和T-LMT 转矩限制之间切换(利用 P-CL, N-CL 选择)	-	0	立即生效	停机设定	PST
P07-08	T-LMT 选择	1-AI1 2-AI2	-	2	立即生效	停机设定	PST
P07-09	正内部转矩限制	0.0~300.0	%	300.0	立即生效	运行设定	PST
P07-10	负内部转矩限制	0.0~300.0	%	300.0	立即生效	运行设定	PST
P07-11	正外部转矩限制	0.0~300.0	%	300.0	立即生效	运行设定	PST
P07-12	负外部转矩限制	0.0~300.0	%	300.0	立即生效	运行设定	PST

P07-17	速度限制来源选择	0- 内部速度限制 (转矩控制时速度限制) 1- 将 V-LMT 用作外部速度限制输入 2- 通过 FunIN.36(V-SEL) 选择 P07-19/ P07-20 作为内部速度限制	-	0	立即生效	运行设定	T
P07-18	V-LMT 选择	1-AI1 2-AI2	-	1	立即生效	运行设定	T
P07-19	转矩控制正向速度限制 /转矩控制速度限制1	0~6000	rpm	3000	立即生效	运行设定	T
P07-20	转矩控制负向速度限制 /转矩控制速度限制2	0~6000	rpm	3000	立即生效	运行设定	T
P07-21	转矩到达基准值	0.0~300.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PST
P07-22	转矩到达有效值	0.0~300.0	%	20.0	立即生效	运行设定	PST
P07-23	转矩到达无效值	0.0~300.0	%	10.0	立即生效	运行设定	PST
P07-40	转矩模式下速度受限窗口	0.5~30.0	ms	1.0	立即生效	运行设定	T

7.8 P08 组增益类参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P08-00	速度环增益	0.1~2000.0	Hz	25.0	立即生效	运行设定	PS
P08-01	速度环积分时间常数	0.15~512.00	ms	31.83	立即生效	运行设定	PS
P08-02	位置环增益	0.0~2000.0	Hz	40.0	立即生效	运行设定	P
P08-03	第 2 速度环增益	0.1~2000.0	Hz	40.0	立即生效	运行设定	PS
P08-04	第 2 速度环积分时间常数	0.15~512.00	ms	40.00	立即生效	运行设定	PS
P08-05	第 2 位置环增益	0.0~2000.0	Hz	64.0	立即生效	运行设定	P
P08-08	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- 根据 P08-09 的条件设置使用增益切换	-	1	立即生效	运行设定	PST
P08-09	增益切换条件选择	0- 第一增益固定 (PS) 1- 使用外部 DI 切换 (PS) 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- 定位完成 (P) 9- 实际速度大 (P) 10- 有位置指令 + 实际速度(P)	-	0	立即生效	运行设定	PST
P08-10	增益切换延迟时间	0.0~1000.0	ms	5.0	立即生效	运行设定	PST

P08-11	增益切换等级	0~20000	根据切换条件	50	立即生效	运行设定	PST
P08-12	增益切换时滞	0~20000	根据切换条件	30	立即生效	运行设定	PST
P08-13	位置增益切换时间	0.0~1000.0	ms	3.0	立即生效	运行设定	P
P08-15	负载转动惯量比	0.00~120.00	倍	1.00	立即生效	运行设定	PST
P08-18	速度前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	0.50	立即生效	运行设定	P
P08-19	速度前馈增益	0.0~100.0	%	0.0	立即生效	运行设定	P
P08-20	转矩前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	0.50	立即生效	停机设定	PS
P08-21	转矩前馈增益	0.0~200.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PS
P08-22	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	立即生效	停机设定	PS
P08-23	速度反馈低通滤波截止频率	100~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
P08-24	伪微分前馈控制系数	0.0~100.0	-	100.0	立即生效	运行设定	PS

7.9 P09 组自调整参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P09-01	刚性等级选择	0~31	-	12	立即生效	运行设定	PST
P09-02	自适应陷波器模式选择	0- 自适应陷波器不再更新 1-1 个自适应陷波器有效(第3 组陷波器) 2-2 个自适应陷波器有效(第3 和4组陷波器) 3- 只测试共振点, 在 P09-24 显示 4- 恢复第 3 组和第 4 组陷波器的值到出厂状态	-	0	立即生效	运行设定	PST
P09-04	低频共振抑制模式选择	0- 手动设置振动频率 1- 自动辨识振动频率	-	0	立即生效	运行设定	P
P09-05	离线惯量辨识模式选择	0- 正反三角波模式 1- JOG 点动模式	-	0	立即生效	停机设定	PST
P09-06	惯量辨识最大速度	100~1000	rpm	500	立即生效	停机设定	PST
P09-07	惯量辨识时加速至最大速度时间常数	20~800	ms	125	立即生效	停机设定	PST
P09-08	单次惯量辨识完成后等待时间	50~10000	ms	800	立即生效	停机设定	PST
P09-09	完成单次惯量辨识电机转动圈数	0.00~2.00	r	-	-	显示	PST

P09-12	第 1 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
P09-13	第 1 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
P09-14	第 1 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
.....							
P09-21	第 4 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
P09-22	第 4 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
P09-23	第 4 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
P09-24	共振频率辨识结果	0~2	Hz	0	-	显示	PS
P09-30	转矩扰动补偿增益	0.0~100.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PS
P09-31	转矩扰动观测器滤波时间常数	0.00~25.00	ms	0.50	立即生效	运行设定	PS
P09-38	低频共振频率	1.0~100.0	Hz	100.0	立即生效	运行设定	P
P09-39	低频共振频率滤波设定	0~10	-	2	立即生效	运行设定	P

7.10 P0A 组故障与保护参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P0A-00	电源输入缺相保护选择	0- 使能故障禁止警告 1- 使能故障和警告 2- 禁止故障和警告	-	0	立即生效	运行设定	-
P0A-03	掉电保存功能使能选择	0- 不执行掉电保存 1- 执行掉电保存	-	0	立即生效	运行设定	-
P0A-04	电机过载保护增益	50~300	%	100	立即生效	停机设定	-
P0A-08	过速故障阈值	0~10000	rpm	0	立即生效	运行设定	PST
P0A-09	最大位置脉冲频率	100~4000	kHz	4000	立即生效	停机设定	P
P0A-10	位置偏差过大故障阈值	1 ~1073741824	编码器 / 指令单位	3145728	立即生效	运行设定	P
P0A-12	飞车保护功能使能	0- 不作飞车保护 1- 开启飞车保护	-	1	立即生效	运行设定	PST
P0A-16	低频共振位置偏差判断阈值	1~1000	编码器单位	5	立即生效	运行设定	P
P0A-17	位置设定单位选择	0- 编码器单位 1- 指令单位	-	0	立即生效	停机设定	P
P0A-24	脉冲输入滤波时间常数	用于增强脉冲信号抗干扰能力, 0~255	25ns	0	再次通电	停机设定	P
P0A-25	速度反馈显示值滤波时间常数	0~5000	ms	50	立即生效	停机设定	-

POA-26	电机过载屏蔽使能	0- 开放电机过载检测 1- 屏蔽电机过载警告和故障检测	-	0	立即生效	停机设定	-
POA-27	速度 DO 滤波时间常数	0~5000	ms	10	立即生效	停机设定	-
POA-28	正交编码器滤波时间常数	0~255	25ns	30	再次通电	停机设定	-
POA-30	高速脉冲输入管脚滤波时间常数	0~255	25ns	3	再次通电	停机设定	P
POA-32	堵转过温保护时间窗口	10~65535	ms	200	立即生效	运行设定	-
POA-33	堵转过温保护使能	0- 屏蔽电机堵转过温保护检测 1- 使能电机堵转过温保护检测	-	1	立即生效	运行设定	-
POA-36	编码器多圈溢出故障选择	0- 不屏蔽 1- 屏蔽	-	0	立即生效	停机设定	ALL
POA-40	软限位设置	0- 不使能软限位 1- 上电后即使能软限位 2- 原点回零后使能软限位	1	0	立即生效	停机设定	PST
POA-41	软限位最大值	-2147483648~2147483647	指令单位	2147483647	立即生效	停机设定	PST
POA-43	软限位最小值	-2147483648~2147483647	指令单位	-2147483648	立即生效	停机设定	PST
POA-47	抱闸保护检测使能	0- 不使能 1- 使能	-	1	立即生效	运行设定	ALL
POA-48	重力负载检测值	0~300.0	%	30.0	立即生效	运行设定	ALL

7.11 POB 组监控参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
POB-00~POB-64参考5.1.6章节							
POB-70	绝对值编码器旋转圈数数据	-	r	0	-	显示	ALL
POB-71	绝对值编码器的 1 圈内位置	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
POB-77	绝对值编码器绝对位置 (低 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
POB-79	绝对值编码器绝对位置 (高 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
POB-81	旋转负载单圈位置 (低 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
POB-83	旋转负载单圈位置 (高 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
POB-85	旋转负载单圈位置	-	指令单位	0	-	显示	ALL

7.12 POC 组通信参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
POC-00	伺服轴地址	1~247, 0 为广播地址	-	1	立即生效	运行设定	PST
POC-02	串口波特率设置	0-2400bps 1-4800bps 2-9600bps 3-19200bps 4-38400bps 5-57600bps	-	5	立即生效	运行设定	PST
POC-03	Moubus 数据格式	0- 无校验, 2 个结束位 1- 偶校验, 1 个结束位 2- 奇校验, 1 个结束位 3- 无校验, 1 个结束位	-	0	立即生效	运行设定	PST
POC-09	通信 VDI	0- 禁止 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	PST
POC-10	上电后 VDI 默认值	Bit0~VDI1 默认值 Bit15~VDI16 默认值	-	0	再次通电	运行设定	PST
POC-11	通信 VDO	0- 禁止 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	PST
POC-12	VDO 功能选择为 0 时的默认电平	Bit0~VDO1 默认值 Bit15~VDO16 默认值	-	0	立即生效	停机设定	PST
POC-13	Moubus 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0- 不更新 EEPROM 1- 除 POB 组和 POD 组外, 更新EEPROM	-	1	立即生效	运行设定	PST
POC-14	Moubus 错误码	0x0001- 非法命令码 0x0002- 非法数据地址 0x0003- 非法数据 0x0004- 从站设备故障	1	-	-	显示	-
POC-25	Moubus 指令应答延时	0~5000	ms	1	立即生效	运行设定	PST
POC-26	Moubus 通信数据高低位顺序	0- 高 16 位在前, 低 16 位在后 1- 低 16 位在前, 高 16 位在后	1	1	立即生效	运行设定	PST
POC-30	Moubus 错误帧格式选择	1-标准协议	1	1	立即生效	运行设定	PST

7.13 POD 组辅助功能参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
POD-00	软件复位	0- 无操作 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	-
POD-01	故障复位	0- 无操作 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	-
POD-03	初始角度识别	1: 使能	-	-	-	-	-
POD-05	紧急停机	0- 无操作 1- 使能紧急停机	-	0	立即生效	运行设定	-
POD-11	JOG 试运行功能	(自带滤波)	-	-	-	-	-

POD-17	DIDO 强制输入输出使能	0- 无操作 1- 强制 DI 使能, 强制 DO 不使能 2- 强制 DO 使能, 强制 DI 不使能 3- 强制 DIDO 都使能	-	0	立即生效	运行设定	-
POD-18	DI 强制输入给定	0~0x01FF	-	0x01FF	立即生效	运行设定	-
POD-19	DO 强制输出给定	0~0x001F	-	0	立即生效	运行设定	-
POD-20	绝对编码器复位使能	0- 无操作 1- 复位故障和多圈数据 2- 复位故障和多圈数据	-	0	立即生效	停机设定	ALL
POD-24	重力负载辨识	0- 不辨识 1- 开启辨识	-	0	立即生效	运行设定	-

7.14 P11 组多段位置功能参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P11-00	多段位置运行方式	0- 单次运行结束停机 (P11-01进行段数选择) 1- 循环运行 (P11-01 进行段数选择) 2-DI 切换运行 (通过 DI 来选择) 3- 顺序运行 (P11-01 进行段数选择)	-	1	立即生效	停机设定	P
P11-01	位移指令终点段数	1~16	-	1	立即生效	停机设定	P
P11-02	余量处理方式	DI 模式外其他三种模式下有效 0- 继续运行没走完的段 1- 从第 1 段重新开始运行	-	0	立即生效	停机设定	P
P11-03	时间单位	0~ms, 1~s	-	0	立即生效	停机设定	P
P11-04	位移指令类型选择	0- 相对位移指令 1- 绝对位移指令	-	0	立即生效	停机设定	P
P11-05	顺序运行起始段选择	0~16	-	0	立即生效	停机设定	P
P11-12	第 1 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
P11-14	第 1 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
P11-15	第 1 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
P11-16	第 1 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
.....							
P11-87	第 16 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
P11-89	第 16 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
P11-90	第 16 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
P11-91	第 16 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P

7.15 P12 组多段速度参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P12-00	多段速度指令运行方式	0- 单次运行结束停机 (P12-01 进行段数选择) 1- 循环运行 (P12-01 进行段数选择) 2- 通过外部 DI 进行切换	-	1	立即生效	停机设定	S
P12-01	速度指令终点段数选择	1~16	-	16	立即生效	停机设定	S
P12-02	运行时间单位选择	0-sec 1-min	-	0	立即生效	停机设定	S
P12-03	加速时间 1	0~65535	ms	10	立即生效	停机设定	S
P12-04	减速时间 1	0~65535	ms	10	立即生效	停机设定	S
P12-05	加速时间 2	0~65535	ms	50	立即生效	停机设定	S
P12-06	减速时间 2	0~65535	ms	50	立即生效	停机设定	S
P12-07	加速时间 3	0~65535	ms	100	立即生效	停机设定	S
P12-08	减速时间 3	0~65535	ms	100	立即生效	停机设定	S
P12-09	加速时间 4	0~65535	ms	150	立即生效	停机设定	S
P12-10	减速时间 4	0~65535	ms	150	立即生效	停机设定	S
P12-20	第 1 段速度指令	-6000~6000	rpm	0	立即生效	停机设定	S
P12-21	第 1 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	停机设定	S
P12-22	第 1 段加减速时间	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	立即生效	停机设定	S
.....							
P12-65	第 16 段速度指令	-6000~6000	rpm	-300	立即生效	停机设定	S
P12-66	第 16 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	停机设定	S
P12-67	第 16 段加减速时间	参考P12-22说明	-	0	立即生效	停机设定	S

7.16 P17 组虚拟 D1D0 参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P17-00	VDI1 端子功能选择	0~37	-	0	停机生效	运行设定	-

P17-01	VDI1 端子逻辑选择	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	停机生效	运行设定	-
.....							
P17-30	VDI16 端子功能选择	0~37	-	0	停机生效	运行设定	-
P17-31	VDI16 端子逻辑选择	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	停机生效	运行设定	-
P17-32	VDO 虚拟电平	-	-	-	-	显示	-
P17-33	VDO1 端子功能选择	0~22	-	0	停机生效	运行设定	-
P17-34	VDO1 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
.....							
P17-63	VDO16 端子功能选择	0~22	-	0	停机生效	运行设定	-
P17-64	VDO16 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-

7.17 P30 组通信读取伺服相关变量

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P30-00	通信读取伺服状态	-	-	-	-	通信只读	PST
P30-01	通信读取 DO 功能状态 1	-	-	-	-	通信只读	PST
P30-02	通信读取 DO 功能状态 2	-	-	-	-	通信只读	PST
P30-03	通信读取输入脉冲指令采样值	-	-	-	-	显示	PST
P30-04	通信读取 DI 导通状态	-	-	-	-	显示	PST

7.18 P31 组通信给定伺服相关变量

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
P31-00	通信给定 VDI 虚拟电平	0~65535	-	0	立即生效	运行设定	PST
P31-04	通信给定 DO 输出状态	0~31	-	0	立即生效	运行设定	PST

第八章 故障处理

8.1 故障和警告代码表

8.1.1 故障代码表（复位故障，需要先取消使能）

显示	故障名称	能否复位	故障现象及处理方法
----	------	------	-----------

Er. 101	P02 及以上组参数异常	否	1、P02 组及以后组的功能码参数值超出上下限，重新初始化参数； 2、写入参数过程中掉电，上电后重新写入参数； 3、重新设置电机型号和驱动器型号，并初始化参数； 4、驱动器EEPROM异常，更换驱动器。
Er. 102	可编程逻辑配置故障	否	MCU 相关硬件损坏，更换驱动器。
Er. 104	可编程逻辑中断故障	否	MCU 相关硬件损坏，更换驱动器。
Er. 105	内部程序异常	否	1、EEPROM 读 /写功能码时，功能码总个数异常，初始化参数； 2、功能码设定值的范围异常，初始化参数； 3、初始化并重新上电，如仍然报警，更换驱动器。
Er. 108	参数存储故障	否	1、无法向 EEPROM 中写入参数值，初始化参数； 2、初始化并重新上电，如仍然报警，更换驱动器。
Er. 111	内部故障	否	初始化并重新上电，如仍然报警，更换驱动器。
Er. 120	产品匹配故障	否	电机型号和驱动器型号匹配错误，请与售后人员联系，检查电机型号。
Er. 121	伺服 ON 指令无效故障	是	DI口参数配置故障，重新检查DI功能及VDI功能配置
Er. 122	绝对位置模式产品匹配故障	否	绝对值电机型号不匹配，或电机型号设置错误，请与售后人员联系，检查电机型号。
Er. 130	DI 功能重复分配	是	DI口参数配置故障，重新检查DI功能及VDI功能配置或初始化参数。
Er. 131	DO 功能分配超限	是	DO 功能编号超出 DO 功能数，重新检查DO功能配置或初始化参数。
Er. 136	电机 ROM 中数据校验错误或未存入参数	否	驱动器读取编码器 ROM 区参数时，发现未存入参数，或参数与约定值不一致 1、检查电机型号和驱动器型号； 2、检查电机编码器线是否正确，并检查接头是否可靠连接； 3、编码器线是否收到干扰，重新布线。
Er. 201	过流 2	否	硬件检测到过流； 1、检查电机动力线U V W是否正确连接，是否有接反或缺相的情况； 2、U V W 线有短路，或电机线圈与外壳导通有漏电，更换电机线或电机测试； 3、编码器线接触不良导致，检查或更换编码器线； 4、负载太重，先空载测试电机是否正常； 5、加减速太快，增大程序的加减速时间； 6、如调节过增益参数，检查增益是否设置过大，减小增益后测试； 7、制动电阻太小或短路，先使用内部制动电阻测试； 8、驱动器损坏，更换驱动器；
Er. 207	D/Q 轴电流溢出故障	是	电流反馈异常导致驱动器内部寄存器溢出，更换驱动器；
Er. 208	系统采样运算超时	否	1、MCU 通信超时，更换驱动器 2、编码器通信超时，检查编码器线是否接好，或更换编码器重新连接； 3、电机编码器故障，更换电机测试； 4、电流采样超时，检查现场是否有大型设备产生干扰，增加隔离变压器，重新布线； 5、高精度 AD 转换超时，检查模拟量输入接线，是否有干扰进入，用屏蔽线连接； 6、驱动器损坏，更换驱动器；
Er. 210	输出对地短路	否	驱动器上电自检中，检测到电机相电流或母线电压异常， 1、动力线U V W对地发生短路，检查电机线； 2、电机线圈对外壳短路，更换电机； 3、驱动器故障，更换驱动器。
Er. 220	相序错误	否	驱动器进行角度辨识，辨识到驱动器 UVW 和电机 UVW 相序不匹配， 1、电机编码器电角度不匹配，重新设置电机参数，并自学习； 2、U V W相序接反导致，检查电机动力线；

Er. 234	飞车	否	转矩控制模式下，转矩指令方向与速度反馈方向相反或位置或速度控制模式下，速度反馈与速度指令方向相反导致； 1、U V W相序接反导致，检查电机电力线； 2、干扰信号导致电机转子初始相位检测错误，重新上电，并检查布线； 3、编码器型号错误或接线错误，更换电机或编码器线； 4、驱动器故障，更换驱动器；
Er. 400	主回路电过压	是	直流母线电压超过故障值420V 1、测量供电电压，如电网电压过高或不稳定，需增加稳压器； 2、制动电阻失效，完全断电状态下，测量驱动器B1和B3之间的电阻，如为无穷大，则内部制动电阻损坏，需更换驱动器； 3、制动电阻阻值过大，更换为40欧或50欧的制动电阻，请与售后人员联系； 4、电网电压偏高，并且电机加减速太快，增大加减速时间； 5、监控POB-26查看母线电压与电网电压是否符合，如相差过大则可能驱动器损坏，需更换驱动器，220V交流对应母线电压位310V。
Er. 410	主回路电欠压	是	直流母线电压低于故障值200V 1、主回路电源不稳或者掉电，重新检查接线，或增加稳压器； 2、监控POB-26查看母线电压与电网电压是否符合，如相差过大则可能驱动器损坏，需更换驱动器，220V交流对应母线电压位310V。
Er. 420	主回路电缺相	是	伺服驱动器故障，更换驱动器。
Er. 430	控制电欠压	是	伺服驱动器故障，更换驱动器。
Er. 500	超速报警	是	伺服电机实际转速超过过速故障阈值 1、电机线缆 U V W 相序错误，检查电机接线； 2、电机参数不正确，重新设置电机参数，并自学习； 3、输入指令超过了过速故障阈值； 4、电机速度超调，增益参数设置不合理，初始化驱动器参数后测试； 5、驱动器故障，更换驱动器。
Er. 510	脉冲输出过速	是	输出脉冲频率超过硬件允许的频率上限减小 P05-17(编码器分频脉冲数)，使得输出脉冲频率均小于允许的频率上限。
Er. 602	角度辨识失败	是	电机自学习失败，检查编码器线是否正常，编码器类型是否正确。
Er. 610	驱动器过载	是	1、电机型号或驱动器型号设置错误，请与售后人员联系，检查参数； 2、监控驱动器负载率PB-02, 查看是否负载过重导致报警； 3、电机堵转，先排除电机堵转的情况后再测试，或拆下电机空载测试； 4、增益参数设置过大，初始化参数后测试；
Er. 620	电机过载	是	5、电机加减速太快，增加加减速时间； 6、电机线缆 U V W 相序错误，检查电机接线； 7、驱动器损坏，更换驱动器。
Er. 625	抱闸非正常关闭	是	抱闸保护开启后，抱闸输出信号有效，且输入指令为零的前 100~500ms，输出转矩小于重力负载检测值的 70%。确认电机抱闸端信号是否有效，电机抱闸继电器是否损坏
Er. 626	抱闸非正常打开	是	抱闸保护开启后，抱闸输出信号无效，但此时检测到电机旋转了两圈以上，确认电机抱闸端信号是否有效，电机抱闸继电器是否损坏。
Er. 630	电机堵转	是	电机实际转速低于 10rpm, 但转矩指令达到限定值，且持续时间达到 P0A-32 设定值， 1、驱动器UVW 输出缺相、断线、相序接错； 2、电机参数不正确，重新设置电机参数，并自学习； 3、电机堵转，先排除电机堵转的情况后再测试，或拆下电机空载测试；
Er. 650	散热器过热	是	驱动器功率模块温度高于过温保护点，伺服驱动器故障，更换驱动器。
Er. 731	编码器电池失效	是	绝对值编码器的编码器电池电压低于 3.0V， 1、编码器线断开导致，设置 P0D-20=2，然后设置P0D-01=1清除故障； 2、电池没电，更换电池。
Er. 733	编码器多圈计数错误	是	初始化驱动器参数，重新设置电机参数和驱动器参数，设置编码器类型，然后设置 P0D-20=2 和P0D-01=1清除故障后重新上电，如仍然报警更换电机测试。

Er. 735	编码器多圈计数溢出	是	初始化驱动器参数，重新设置电机参数和驱动器参数，设置编码器类型，然后设置 P0D-20=2 和 P0D-01=1 清除故障后重新上电，如仍然报警更换电机测试。
Er. 740	编码器干扰	否	编码器 Z 信号被干扰，导致 Z 信号对应的电角度变化过大； 1、编码器接线错误或接头松动，检查或更换编码器线后测试； 2、编码器 Z 信号受干扰，重新布线，并确保良好接地； 3、编码器故障，更换电机；
Er. 834	AD 采样过压	是	AI 采样的值大于 11.5V 1、检查输入的模拟电压值是否过高； 2、驱动器模拟量输入接口故障，更换驱动器。
Er. 835	AD 采样故障	是	AD 电路被干扰 AI 通道接线存在干扰，检查模拟量信号接线，采样屏蔽双绞线。
Er. A33	编码器数据异常	否	编码器内部参数异常 1、串行编码器线缆断线、或松动，检查或更换编码器线测试； 2、编码器故障，更换电机。
Er. A34	编码器回送校验异常	否	1、驱动器和电机类型不匹配，重新设置电机型号； 2、编码器线缆断线，检查编码器线。
Er. A35	Z 信号丢失	否	编码器 Z 信号丢失或者 AB 信号沿同时跳变 1、串行编码器线缆断线、或松动，检查或更换编码器线测试； 2、编码器故障，更换电机。
Er. B00	位置偏差过大	是	位置控制模式下，位置偏差大于 P0A-10 设定值 1、驱动器 U V W 输出缺相或相序接错，检查电机线； 2、电机堵转，先排除电机堵转的情况后再测试，或拆下电机空载测试； 3、伺服驱动器增益较低，初始化参数后测试； 4、输入脉冲频率较高，降低输入脉冲频率； 5、相对于运行条件，故障值(P0A-10) 过小，增大 P0A-10； 6、转矩限制值 P07-09~P07-12 设置过小，初始化参数后测试； 7、伺服驱动器 / 电机故障，更换驱动器或电机。
Er. B01	脉冲输入异常	是	输入脉冲频率大于最大位置脉冲频率 (P0A-09) 1、降低输入脉冲频率； 2、输入脉冲干扰导致，脉冲线使用双绞屏蔽线，并良好接地； 3、脉冲信号开关电源感染，使用驱动器内部 24V 供电作为脉冲信号电源，
Er. B03	电子齿轮比设定超限	是	任一组电子齿轮比超出限定值，检查电子齿轮比设置值。

8.1.2 警告代码表（可直接复位警告，不需要取消使能）

显示	警告名称	能否复位	警告现象及处理方法
Er. 110	分频脉冲输出设定故障	是	使用编码器分频输出功能 (P05-38=0) 时，设定的编码器分频脉冲数不符合由编码器规格决定的阈值，重新设置编码器分频脉冲数 (P05-17)，使得其满足规定的范围。
Er. 601	回原点失败	是	使用原点回归功能时 (P05-30=1~5)，在 P05-35 设定的时间内，未找到原点， 1、将 P05-34 的时间设长； 2、检查原点信号是否有效，更改原点设置点，或者更改原点搜索方向；
Er. 730	编码器电池警告	是	绝对值编码器的编码器电池电压低于 3.0V，在通电状态下更换新的电压匹配的电池。
Er. 831	AI 零漂过大	是	AI (包括 AI1 和 AI2) 端子输入电压为 0V 时，驱动器采样得到的电压大于 500mV，检查 AI 输入接线，使用屏蔽双绞线。
Er. 900	DI 紧急刹车	是	DI 功能 34 (FunIN. 34: 刹车, Emergency) 对应的 DI 端子被触发 (包括硬件 DI 和虚拟 DI)，检查 DI 接线。
Er. 909	电机过载警告	是	负载率过高，导致警告，检查负载是否过重或者有堵转情况。

Er. 920	制动电阻过载	是	制动电阻电流过大警告， 1、母线电压是否过高导致能量泄放太快出现警告，增加稳压器降低电压； 2、电机是否减速太快，增大减速时间； 3、内部制动电阻功率不足，更换外部制动电阻，建议电阻值不要低于35欧姆； 4、使用外部电阻时，查看 P02-25 ~ P2-27的参数值，并设置P2-27的值与选用电阻的阻值一致； 4、驱动器制动电路损坏，更换驱动器；
Er. 922	外接制动电阻过小	是	P02-27(外接制动电阻阻值) 小于 P02-21(驱动器允许的外接制动电阻的最小值)
Er. 939	电机动力线断线	是	电机实际相电流不到额定电流的 10%，且实际转速小，但内部转矩指令很大，检查电机动力线缆接线，重新接线，必要时更换线缆
Er. 941	变更参数需重新上电生效	是	伺服驱动器的功能码属性“生效时间”为“再次通电”时，该功能码参数值变更后，驱动器提醒用户需要重新上电
Er. 942	参数存储频繁	是	同时修改的功能码个数超过 200个，检查运行模式，对于无需存储在 EEPROM 参数，上位机写操作前将 P0C-13 设置为 0
Er. 950	正向超程警告	是	DI 功能 14(FunIN.14: P-OT, 正向超程开关) 对应的 DI 端子被触发。
Er. 952	反向超程警告	是	DI 功能 15(FunIN.15: N-OT, 反向超程开关) 对应的 DI 端子被触发。
Er. 980	编码器内部故障	是	编码器算法出错，多次接通电源后仍报故障时，更换电机。
Er. A40	内部故障	是	电机自学习失败， 1、检查电机编码器线错误； 2、编码器型号不对，重新设置电机型号和编码器类型； 3、电机编码器故障，更换电机。