

Lexium 32M

交流伺服驱动装置

用户指南

09/2017



本档中提供的信息包含有关此处所涉及产品之性能的一般说明和/或技术特性。本档并非用于（也不代替）确定这些产品对于特定用户应用场合的适用性或可靠性。任何此类用户或集成者都有责任就相关特定应用场合或使用方面对产品执行适当且完整的风险分析、评估和测试。Schneider Electric 或其任何附属机构或子公司对于误用此处包含的信息而产生的后果概不负责。如果您有关于改进或更正此出版物的任何建议，或者从中发现错误，请通知我们。

未经 Schneider Electric 明确书面许可，不得以任何形式、通过任何电子或机械手段（包括影印）复制本档的任何部分。

在安装和使用本产品时，必须遵守国家、地区和当地的所有相关的安全法规。出于安全方面的考虑和为了帮助确保符合归档的系统数据，只有制造商才能对各个组件进行维修。

当设备用于具有技术安全要求的应用场合时，必须遵守有关的使用说明。

未能使用 Schneider Electric 软件或认可的软件配合我们的硬件，则可能导致人身伤害、损害或不正确的操作结果。

不遵守此信息可能导致人身伤害或设备损坏。

© 2017 Schneider Electric. 保留所有权利。



	安全信息	9
	关于本书	13
第1章	序言	17
	设备概述	18
	部件和接口	19
	铭牌	20
	型号代码	21
第2章	技术参数	23
	环境条件	24
	尺寸	25
	输出级数据 - 一般说明	27
	输出级数据 - 驱动器专用	29
	峰值输出电流	34
	DC 总线数据	35
	控制电源 24 V	36
	信号	37
	PTO 输出 (CN4)	39
	PTI 输入 (CN5)	40
	制动电阻	45
	发射的电磁干扰	47
	非易失性内存和存储卡	49
	认证	50
	UL 508C 和 CSA 的条件	51
第3章	工程设计	53
3.1	电磁兼容性 (EMC)	54
	一般说明	55
	Y 电容器关闭	60
3.2	电缆和信号	61
	电缆 - 一般说明	62
	所需电缆一览表	63
	电缆规格	64
	逻辑类型	67
	可配置输入和输出	68
3.3	电源	69
	剩余电流动作保护器	70
	共用 DC 总线	71
	电源扼流圈	72
3.4	制动电阻器额定值	73
	内部制动电阻	74
	外部制动电阻器	75
	参数选择帮助	76
3.5	安全功能	79
	依据	80
	定义	83
	功能	84
	关于使用安全功能的要求	85
	应用示例 STO	87

第4章 安装	89
4.1 机械安装	90
安装前	91
安装和移除插件	93
安装驱动放大器	95
4.2 电气安装	97
安装程序概况	98
连接概况	99
接地螺钉连接	100
连接电机相线和抱闸 (CN10 和 CN11)	102
DC 总线连接 (CN9 , DC 总线)	107
制动电阻连接 (CN8 , Braking Resistor)	108
连接主电源 (CN1)	111
电机编码器连接 (CN3)	114
PTO (CN4 , 连续脉冲输出) 连接	115
PTI (CN5 , 连续脉冲输入) 连接	116
连接控制系统电源和 STO (CN2、DC 电源和 STO)	119
数字输入和输出 (CN6) 接口	121
连接装有调试软件的 PC (CN7)	123
4.3 检查安装	124
检查安装	124
第5章 调试	125
5.1 概述	126
一般说明	127
准备	129
5.2 集成的 HMI	130
集成 HMI 概览	131
菜单结构	133
进行设置	140
5.3 外部图形显示终端	141
显示和操作单元	142
将外部图形显示终端与 LXM32 相连接	144
使用外部图形显示终端	145
5.4 调试程序	146
首次接通设备	147
设置极限值	148
数字输入和输出	150
限位开关信号检测	152
检查安全功能 STO	153
抱闸 (可选项)	154
检查运动方向	157
编码器参数值设置	158
设置制动电阻的参数	162
自动调整	164
自动调整功能的高级设置	166
5.5 利用阶跃响应优化控制器	168
控制器结构	169
优化	171
优化转速控制器	172
检查并优化 P 因数	176
优化位置控制器	177

5.6	参数管理	179
	存储卡 (Memory-Card)	180
	复制现有的参数值	182
	复位用户参数	183
	恢复出厂设置	184
第6章	运行	185
6.1	访问通道	186
	访问通道	186
6.2	控制方式	188
	控制方式	188
6.3	运动范围	189
	运动范围大小	190
	超出运动范围的运动	191
	模数范围的设置	193
6.4	模数范围	194
	模数范围的设置	195
	参数设定	196
	相对运动示例	198
	绝对运动和“Shortest Distance”示例	199
	绝对运动和“Positive Direction”示例	200
	绝对运动和“Negative Direction”示例	201
6.5	比例调整	202
	一般说明	203
	位置标称比例的配置	204
	速度比例的配置	205
	斜坡比例的配置	206
6.6	数字输入和输出	207
	信号输入功能的参数设定	208
	信号输出功能的参数设定	217
	软件去抖动的参数设定	222
6.7	PTI 和 PTO 接口	224
	PTI 接口的设置	225
	PTO 接口的设置	226
6.8	切换控制回路参数组	228
	控制器结构概况	229
	位置控制器概况	230
	转速控制器概况	231
	电流控制器概况	232
	可设定参数的控制回路参数	233
	选择控制回路参数组	234
	自动切换控制回路参数组	235
	复制控制回路参数组	238
	关闭积分部分	239
	控制回路参数组 1	240
	控制回路参数组 2	243
6.9	输出级的 PWM 频率	245
	输出级的 PWM 频率	245
第7章	运行状态和运行模式	247
7.1	运行状态	248
	状态图和状态转变	249
	通过 HMI 显示运行状态	252
	通过信号输出显示运行状态	253

通过现场总线显示运行状态	254
通过 HMI 转变运行状态	255
通过信号输入转变运行状态	256
通过现场总线转变运行状态	257
7.2 运行模式	258
启动和转换运行模式	258
7.3 运行模式 Jog	260
概述	261
参数设定	264
其它设置方法	267
7.4 运行模式 Electronic Gear	268
概述	269
参数设定	271
其它设置方法	277
7.5 运行模式 Profile Torque	278
概述	279
参数设定	281
其它设置方法	287
7.6 运行模式 Profile Velocity	288
概述	289
参数设定	290
其它设置方法	294
7.7 运行模式 Profile Position	295
概述	296
参数设定	297
其它设置方法	299
7.8 运行模式 Interpolated Position	300
概述	301
参数设定	302
7.9 运行模式 Homing	305
概述	306
参数设定	307
朝向限位开关的基准点定位运行	311
沿正方向朝向基准开关的基准点定位运行	312
沿负方向朝向基准开关的基准点定位运行	313
向标志脉冲基准点定位运行	314
位置设定	315
其它设置方法	316
7.10 运行模式 Motion Sequence	317
概述	318
按次序启动数据组	320
不按次序启动数据组	322
数据组结构	323
错误诊断	327
其它设置方法	328
第8章 运行功能	329
8.1 用于目标值处理的功能	330
速度运动特征曲线	331
冲击限制	333
用Halt (停止) 中断运动	335
用快速停止停止运动	336
模拟信号输入的反转	338
通过信号输入限制速度	339
通过信号输入限制电流	341
Zero Clamp	343

	通过参数设定信号输出	344
	通过信号输入启动运动	345
	通过信号输入进行位置捕获 (制造商特定的特征曲线)	346
	通过信号输入来获取位置 (DS402 曲线)	350
	捕获后的相对运动 (RMAC)	353
	间隙补偿	356
8.2	运动监控的功能	358
	限位开关	359
	基准开关	360
	软件限位开关	361
	由负载导致的位置偏差 (随动误差)	363
	由负载导致的速度偏差	366
	电机停止和运动方向	368
	转矩窗口	369
	Velocity Window	370
	停止范围	371
	寄存器位置	373
	位置偏差窗口	378
	速度偏差窗口	380
	速度阈值	382
	电流阈值	383
	状态参数可设置的 bit	384
8.3	设备内部信号监控的功能	387
	温度监控	388
	负载和过载的监控 (I^2t 监控)	390
	整流换向监测	392
	电源相线监控	393
	接地短路监控	394
第9章	示例	395
	示例	395
第10章	诊断与排除故障	397
10.1	通过 HMI 诊断	398
	通过集成的 HMI 诊断	399
	应答更换电机	400
	确认插件的更换	401
	通过 HMI 显示故障信息	402
10.2	通过信号输出诊断	404
	显示运行状态	405
	显示故障信息	406
10.3	通过现场总线诊断	407
	现场总线通讯错误诊断	408
	最后识别到的故障 - 状态位	409
	最后识别到的故障 - 故障代码	412
	故障存储器	413
10.4	故障信息	416
	故障信息的说明	417
	故障信息表	418
第11章	参数	451
	参数显示	452
	参数清单	454
第12章	配件与备件	585
	调试工具	586
	存储卡	587
	其他模块	588
	eSM 安全模块	589

	应用铭牌.....	590
	装配配件.....	591
	带插头的 CANopen 电缆.....	592
	CANopen 连接器、分配器、端接电阻器.....	593
	带开放式电缆头的 CANopen 电缆.....	594
	适用于编码器信号 LXM05/LXM15 到 LXM32 的适配器电缆.....	595
	PTO 和 PTI 电缆.....	596
	电机电缆.....	597
	编码器电缆.....	600
	插头.....	601
	外部制动电阻器.....	602
	DC 总线附件.....	603
	扼流.....	604
	外部电源滤波器.....	605
	备件、插头、风扇、盖板.....	606
第13章	售后服务、维护与废弃物处理.....	607
	服务地址.....	608
	维护.....	609
	更换产品.....	610
	更换电机.....	611
	发运、仓储、废弃处理.....	612
术语表	613
索引	615



重要信息

声明

在尝试安装、操作、维修或维护设备之前，请仔细阅读下述说明并通过查看来熟悉设备。下述特别信息可能会在本文其他地方或设备上出现，提示用户潜在的危險，或者提醒注意有关阐明或简化某一过程的信息。



在“危險”或“警告”标签上添加此符号表示存在触电危險，如果不遵守使用说明，会导致人身伤害。



这是提醒注意安全的符号。提醒用户可能存在人身伤害的危險。请遵守所有带此符号的安全注意事项，以避免可能的人身伤害甚至死亡。

⚠ 危險

危險表示若不加以避免，将会导致严重人身伤害甚至死亡的危險情况。

⚠ 警告

警告表示若不加以避免，可能会导致严重人身伤害甚至死亡的危險情况。

⚠ 小心

小心表示若不加以避免，可能会导致轻微或中度人身伤害的危險情况。

注意

注意用于表示与人身伤害无关的危害。

请注意

电气设备的安装、操作、维修和维护工作仅限于合格人员执行。Schneider Electric 不承担由于使用本资料所引起的任何后果。

专业人员是指掌握与电气设备的制造和操作及其安装相关的技能和知识的人员，他们经过安全培训能够发现和避免相关的危險。

人员资格

只允许专业人员使用本产品，专业人员应了解并理解本手册的内容及有关本产品的所有资料。这些人必须接受过足够的技术培训，拥有足够的相关知识和经验，并且能够通过更改设置并借助使用产品的整个系统的机械、电气和电子设备，预见并发现产品使用可能导致的潜在危害。

专业人员必须能预知并识别通过参数化，更改相关设置以及进行机械、电气和电子装备而可能产生的危險。

专业人员必须了解有效的标准，规定和事故预防条例并在系统规划和实施时遵守。

按规定使用

本文档中描述的或与本文档相关的产品为三相伺服电机的伺服驱动放大器以及软件、配件和可选件。这些产品专用于工业领域，只允许按照本文档中的说明、示例和安全信息和其他适用文件使用。

务必总是遵照所有适用的安全准则，规定的条件和技术参数。

在产品使用前要进行基于具体使用的风险评估。必须根据评估结果采取相应的安全相关措施。

因为产品被用作一个完整系统或过程的一部分使用，您必须通过整套系统或过程的方案保证人员安全。

只使用配有规定线缆和配件的产品。请您只使用原厂配件和原厂替换件。

其它不当使用可能会引发危险。

开始之前

不得将本产品在没有有效作业点防护的机器上使用。如果机器上缺少有效的作业点防护，则有可能导致机器的操作人员严重受伤。

警告

未加以防护的设备

- 不得将此软件及相关自动化设备用在不具有作业点防护的设备上。
- 在操作期间，不得将手放入机器。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

此自动化设备及相关软件用于控制多种工业过程。根据所需控制功能、所需防护级别、生产方法、异常情况、政府法规等因素的不同，适用于各种应用的自动化设备的类型或型号会有所差异。在某些应用情况下，如果需要后备冗余，则可能需要一个以上的处理器。

只有用户、机器制造商或系统集成商才能清楚知道机器在安装、运行及维护过程中可能出现的各种情况和因素，因此，也只有他们才能确定可以正确使用的自动化设备和相关安全装置及互锁设备。在为特定应用选择自动化和控制设备以及相关软件时，您应参考适用的当地和国家标准及法规。National Safety Council's Accident Prevention Manual（美国全国公认）同样提供有非常有用的信息。

对于包装机等一些应用而言，必须提供作业点防护等额外的操作人员防护。如果操作人员的手部及其他身体部位能够自由进入夹点或其他危险区域内，并且可导致人员严重受伤，则必须提供这种防护。仅凭软件产品自身无法防止操作人员受伤。因此，软件无法被取代，也无法取代作业点防护。

在使用设备之前，确保与作业点防护相关的适当安全设备与机械/电气联锁装置已经安装并且运行。与作业点防护相关的所有联锁装置与安全设备必须与相关自动化设备及软件程序配合使用。

注意：关于协调用于作业点防护的安全设备与机械/电气联锁装置的内容不在本文档中功能块库、系统用户指南或者其他实施的范围之内。

启动与测试

安装之后，在使用电气控制与自动化设备进行常规操作之前，应当由合格的工作人员对系统进行一次启动测试，以验证设备正确运行。安排这种检测非常重要，而且应该提供足够长的时间来执行彻底并且令人满意的测试。

警告

设备操作危险

- 验证已经完成所有安装与设置步骤。
- 在执行运行测试之前，将所有元器件上用于运送的挡块或其他临时性支撑物拆下。
- 从设备上拆下工具、仪表以及去除碎片。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

执行设备文档中所建议的所有启动测试。保存所有设备文档以供日后参考使用。

必须同时在仿真与真实的网络境中进行软件测试。

按照地方法规（例如：依照美国 National Electrical Code）验证所完成的系统无任何短路且未安装任何临时接地线。如果必须进行高电位电压测试，请遵循设备文档中的建议，防止设备意外损坏。

在对设备通电之前：

- 从设备上拆下工具、仪表以及去除碎片。
- 关闭设备柜门。
- 从输入电源线中拆除所有的临时接地线。
- 执行制造商建议的所有启动测试。

操作与调节

下列预防措施来自于NEMA Standards Publication ICS 7.1-1995（以英文版本为准）：

- 无论在设计与制造设备或者在选择与评估部件时有多谨慎，如果对此类设备造作不当，将会导致危险出现。
- 有时会因为对设备调节不当而导致设备运行不令人满意或不安全。在进行功能调节时，始终以制造商的说明书为向导。进行此类调节的工作人员应当熟悉设备制造商的说明书以及与电气设备一同使用的机器。
- 操作人员应当只能进行操作人员实际所需的运行调整。应当限制访问其他控件，以免对运行特性进行擅自更改。



概览

文档范围

本手册描述了交流伺服驱动装置 Lexium 32M (LXM32M) 的技术特点、安装、调试、运行和维护工作。

有效性说明

本手册适用于型号代码中列出的标准产品，参见型号代码 (参见第 21 页) 一章。

有关产品合规性和环境信息 (RoHS、REACH、PEP、EOLI 等)，请转至 www.schneider-electric.com/green-premium。

本文档中描述的设备技术特性在网站上也有提供。要在线访问此信息：

步骤	操作
1	访问 Schneider Electric 主页 www.schneider-electric.com 。
2	在 Search 框中键入产品参考号或产品系列名称。 <ul style="list-style-type: none"> ● 勿在参考号或产品系列中加入空格。 ● 要获得有关类似模块分组的信息，请使用星号 (*)。
3	如果您输入的是参考号，则转至 Product Datasheets 搜索结果，单击您感兴趣的参考号。 如果您输入产品系列的名称，则转到 Product Ranges 搜索结果，单击您感兴趣的产品系列。
4	如果 Products 搜索结果中出现多个参考号，请单击您感兴趣的参考号。
5	根据屏幕大小，您可能需要向下滚动查看数据表。
6	要将数据表保存为 .pdf 文件或打印数据表，请单击 Download XXX product datasheet 。

本手册中介绍的特性应该与在线显示的那些特性相同。依据我们的持续改进政策，我们将不断修订内容，使其更加清楚了，更加准确。如果您发现手册和在线信息之间存在差异，请以在线信息为准。

相关文档

文档标题	参考号
LXM32M - AC 交流伺服驱动装置 - 产品手册 (本手册)	0198441113767 (eng) 0198441113768 (fre) 0198441113766 (ger) 0198441113770 (spa) 0198441113769 (ita) 0198441113771 (chi)
LXM32 - DC 总线应用说明	MNA01M001EN (eng) MNA01M001DE (ger)
LXM32M - CANopen 模块 - 现场总线手册	0198441113790 (eng) 0198441113791 (fre) 0198441113789 (ger)
LXM32M - DeviceNet 模块 - 现场总线手册	0198441113808 (eng) 0198441113809 (fre) 0198441113807 (ger)
LXM32M - EtherCat 模块 - 现场总线手册	0198441113868 (eng) 0198441113869 (fre) 0198441113867 (ger)
LXM32M - EtherNet/IP 模块 - 现场总线手册	0198441113802 (eng) 0198441113803 (fre) 0198441113801 (ger)
LXM32M - Modbus/TCP 模块 - 现场总线手册	0198441113843 (eng) 0198441113844 (fre) 0198441113842 (ger)
LXM32M - Profibus DP-V1 - 现场总线手册	0198441113796 (eng) 0198441113797 (fre) 0198441113795 (ger)

文档标题	参考号
LXM32M - PROFINET 模块 - 现场总线手册	0198441114106 (eng) 0198441114105 (ger)
LXM32M - 编码器模块 ANA、DIG 和 RSR - 模块手册	0198441113818 (eng) 0198441113819 (fre) 0198441113817 (ger)
LXM32M - IOM1 模块 - 模块手册	0198441113874 (eng) 0198441113875 (fre) 0198441113873 (ger)
LXM32M - 安全模块 eSM - 模块手册	0198441113825 (eng) 0198441113826 (fre) 0198441113824 (ger)

您可以在我们的网站 <http://www.schneider-electric.com/en/download> 下载这些技术出版物和其他技术信息。

关于产品的资讯

要对所含信息进行使用和应用，必须具备自动化控制系统设计和编程的专业知识。

只有用户、机器制造商或系统集成商熟悉在安装、调整、运行、维修和维护机器或过程时会产生影响的所有条件和因素。

请遵守所有关于设备部件接地的适用规范和/或规定。确定遵守所有安全规章，所有有效的基于电气的要求以及所有标准，这些规章，要求和标准对于您的机器或您的过程在涉及到该产品的使用都是有效的。

本产品的许多部件，包括印刷电路板，在电源电压下工作，其中可能产生高转变电流和/或高电压。

当轴旋转时，电机会产生电压。

⚠ 危险

触电、爆炸或电弧爆炸危险

- 去掉覆盖物或门，以及在安装或拆除配件、硬件、电缆或导线以前，要将所有设备包括所连接的组件从电源上断开。
- 在所有电源开关上粘贴“切勿开启”或类似的危险警告标签，并将开关锁定在未通电位置。
- 等待 15 分钟以使 DC 总线电容器释放残余电能。
- 用规格合适的测压装置测量 DC 总线上的电压，确认电压小于 42.4 Vdc。
- DC 总线 LED 熄灭，并不意味着 DC 总线不带电。
- 对驱动系统进行检修之前，请采取措施防止电机轴被外源驱动。
- 请不要使 DC 总线和 DC 总线电容器发生短路。
- 在接通电压前，安装和固定全部盖板、配件、硬件、电缆和导线，并确保产品已正确接地。
- 请仅使用指定电压运行该设备和相连接的设备。

不遵循上述说明将导致人员伤亡。

此设备不适合在任何危险位置中工作。只能将此设备安装在已知不存在危险环境的区域中。

⚠ 危险

爆炸危险

只能在非危险位置安装和使用此设备。

不遵循上述说明将导致人员伤亡。

当输出级意外关闭（例如因电源故障、出现错误或执行功能而关闭）时，电机将不再以受控方式减速。过载、错误或使用不当可能导致抱闸无法正常工作，并且可能导致过早磨损。

警告

意外动作

- 确保未制动的运动不会造成人员受伤或财产损失。
- 定期检查抱闸的功能。
- 不得将抱闸用作主刹车。
- 不得将抱闸用于安全相关用途。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

由于接线不当、设置不正确、数据错误或其他错误，驱动系统可能意外移动。

警告

意外的移动或机器动作

- 根据 EMC 要求，谨慎接线。
- 不得在设置和数据不确定的情况下操作产品。
- 执行全面的调试测试，其中包括验证对位置和移动有着决定作用的配置设置和数据。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

警告

丧失控制

- 设计师在设计任何控制方案时，都必须考虑控制路径的潜在失效模式，对于某些关键控制功能，应提供相应措施，以在路径失效期间和之后恢复安全状态。关键控制功能的示例有紧急停止、超程停止、断电和重启。
- 为关键控制功能提供单独或冗余的控制路径。
- 系统控制路径可包括通讯链路。此时必须考虑链路意外发生传送延迟或故障的隐含因素。
- 谨遵所有事故预防规定和当地安全指南。¹
- 投入使用之前，必须单独且全面地测试此设备是否正常工作。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

¹ 有关其他信息，请参阅 NEMA ICS 1.1 (最新版本)“固态控制器应用、安装和维护安全指南”以及 NEMA ICS 7.1 (最新版本)“可调速驱动系统的结构安全标准及选型、安装和操作指南”或者涉及您的具体应用场合的类似文档。

现在的机器、控制系统和其它设备通常都在网络中运行。通过对软件和网络/现场总线的并非足够安全的访问，未经授权的人员和恶意软件可以对机器的网络/现场总线中、以及相连网络中的机器和设备进行访问。

Schneider Electric 在控制系统的研发和实施过程中谨遵行业最佳实践。其中包括应用了用于保护工业控制系统的深度防御方法。该方法在一个或多个防火墙后面部署控制器，以确保只有经过授权的人员才能访问协议。

警告

非法访问以及随后的非法设备操作

- 评估您的环境或机器是否连接的是关键基础设施，如果是，则在将自动化系统连接到任何网络之前，基于深度防御策略，采取相应的防护措施。
- 尽可能减少联网设备的数量。
- 将工业网络与企业中的其他网络隔离。
- 利用防火墙、VPN 或其他可靠的安全措施保护所有网络，以防非预期访问。
- 监控系统中的活动。
- 防止敏感设备受到非法方或非法动作的直接访问或直接连接。
- 制定恢复计划，包括备份系统和进程信息。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

有关有序测量以及基础设施访问相关规则的更多信息，请参阅 ISO/IEC 27000 系列、ISO/IEC 15408、IEC 62351、ISA/IEC 62443、NIST 网络安全框架、信息安全论坛 — 信息安全优秀实践标准。

DC 总线电压测量

DC 总线上的电压可能会超过 800 Vdc。DC 总线 LED 不能清楚显示 DC 总线的电压错误。

危险

触电、爆炸或电弧爆炸危险

- 不带电连接所有开关。
- 等待 15 分钟（直流总线电容器放电）。
- 测量时请您使用相符的电压测量仪器（大于 800 Vdc）。
- 在 DC 总线端子（PA/+ 和 PC/-）之间测量 DC 总线电压，以确保电压小于 42 Vdc。
- 当 DC 总线电容器在 15 分钟内未能放电至小于 42 Vdc，请联系您当地的 Schneider Electric 联络人。
- 如果 DC 总线电容器无法正常放电，请勿使用产品。
- 如果 DC 总线电容器无法正常放电，请勿尝试自行维修产品。
- DC 总线 LED 熄灭，并不意味着 DC 总线不带电。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

标准和术语

本手册中的或者出现在产品自身中/上的技术术语、术语、符号和相应描述基本上均源自国际标准的条款或定义。

在功能安全系统、驱动器和一般自动化领域，这可能包括但不限于安全、安全功能、安全状态、故障、故障复位、失灵、失效、错误、错误消息、危险等词语。

这些标准包括：

标准	描述
EN 61131-2:2007	编程控制器，第 2 部分：设备要求和测试。
ISO 13849-1:2008	机器安全：控制系统的安全相关部分。 设计通则。
EN 61496-1:2013	机械安全：电子感应式防护设备。 第 1 部分：一般要求和测试。
ISO 12100:2010	机械安全 - 设计的一般原则 - 风险评估和风险抑制
EN 60204-1:2006	机械安全 - 电气机械设备 - 第 1 部分：一般要求
EN 1088:2008 ISO 14119:2013	机械安全 - 与防护设备关联的联锁设备 - 设计和选择原则
ISO 13850:2006	机械安全 - 紧急停止 - 设计原则
EN/IEC 62061:2005	机械安全 - 安全相关的电气、电子和可编程电子控制系统的功能性安全
IEC 61508-1:2010	电气/电子/可编程电子安全相关系统的功能性安全：一般要求。
IEC 61508-2:2010	电气/电子/可编程电子安全相关系统的功能性安全：电气/电子/可编程电子安全相关系统的要求。
IEC 61508-3:2010	电气/电子/可编程电子安全相关系统的功能性安全：软件要求。
IEC 61784-3:2008	用于测量和控制的数字数据通讯：功能性安全现场总线。
2006/42/EC	机械指令
2014/30/EU	电磁兼容性规程
2014/35/EU	低电压规程

此外，本文中使用的名词可能是被无意中使用的，因为它们是从其他标准中衍生出来的，如：

标准	描述
IEC 60034 系列	旋转电机
IEC 61800 系列	可调速电力驱动系统
IEC 61158 系列	用于测量和控制的数字数据通讯：用于工业控制系统的现场总线

最后，*操作区*一词可结合特定危险的描述一起使用，其定义相当于 *机器指令 () 和 :2010* 中的 *2006/42/EC* 风险区 *ISO 12100* 或 *危险区*。

注意：对于当前文档中引用的特定产品，上述标准可能适用，也可能不适用。若要了解与适用于此处所述产品的各项标准有关的更多信息，请参阅这些产品参考的特性表。

第1章

序言

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下主题：

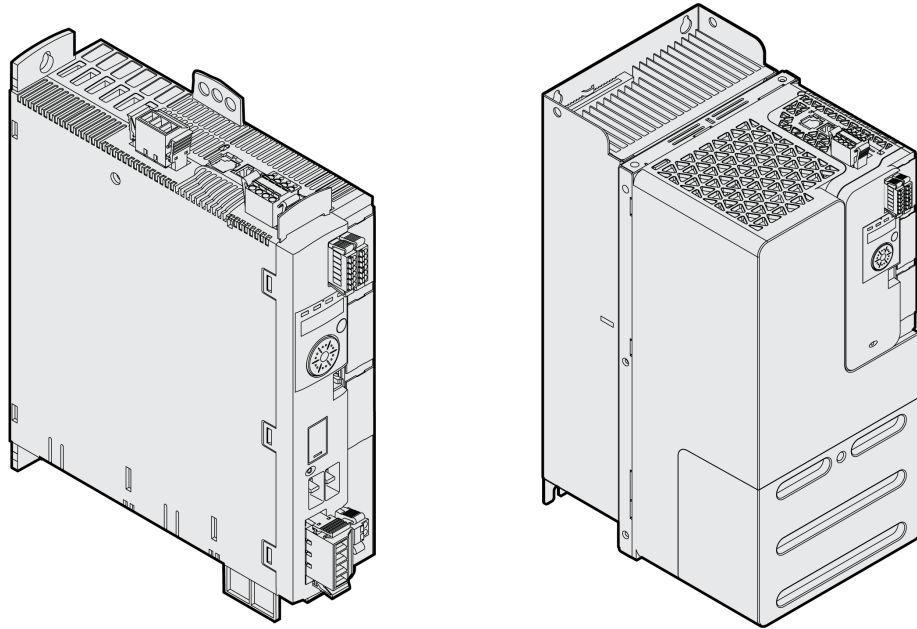
主题	页
设备概述	18
部件和接口	19
铭牌	20
型号代码	21

设备概述

Lexium 32 产品系列包括多种可用于不同应用领域的交流伺服驱动装置。Lexium 伺服电机 BMH 或 BSH 产品系列，以及齐全的备选配件实现了具备各种驱动功率的高性能伺服驱动解决方案。

Lexium 交流伺服驱动装置 LXM32M

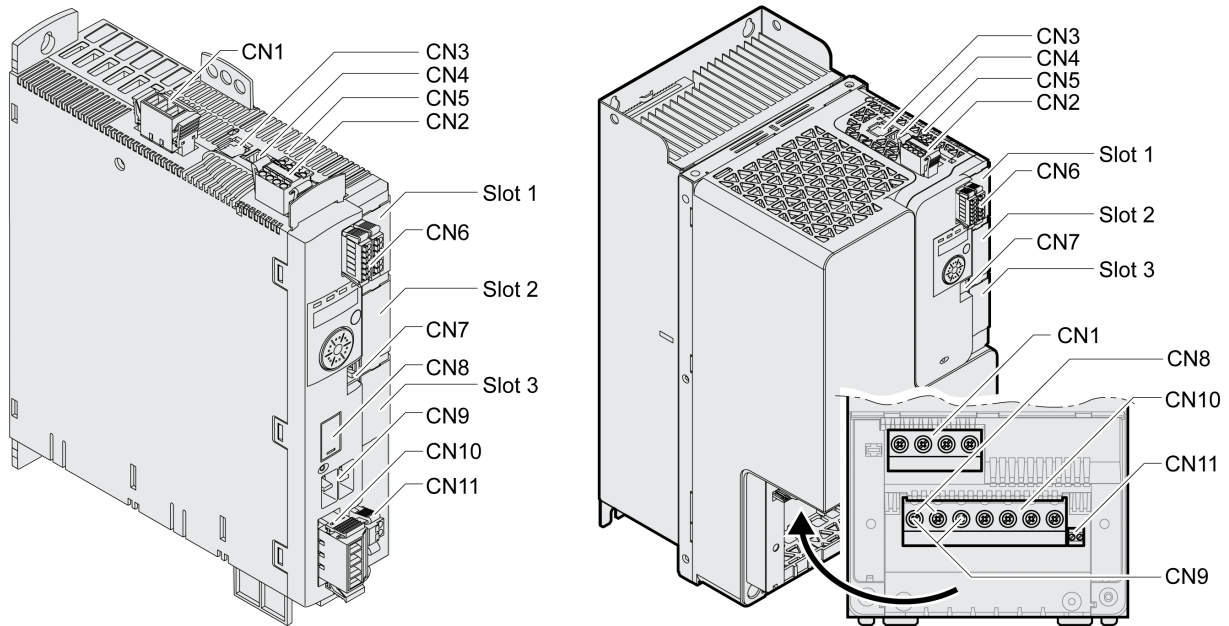
本产品手册描述了 LXM32M 交流伺服驱动装置。



该交流伺服驱动装置的特点概述如下：

- 该款产品灵活多用，可通过多个插件来满足各种不同需要。
- 可用的现场总线模块包括 CANopen/CANmotion、DeviceNet、Profibus DP、PROFINET、EtherNet/IP、Modbus-TCP 和 EtherCAT。
- 通过编码模块，可提供第二个用于数字编码器，模拟编码器或旋转变压器的界面。
- 通过集成化 HMI (装有调试软件的 PC 或现场总线) 进行调试。
- 具有 IEC 61800-5-2 规定的 "Safe Torque Off" (STO) 标准安全功能。备用安全模块 eSM 提供更多的安全功能。
- 储存卡插槽可实现简便的参数复制和仪器更换。

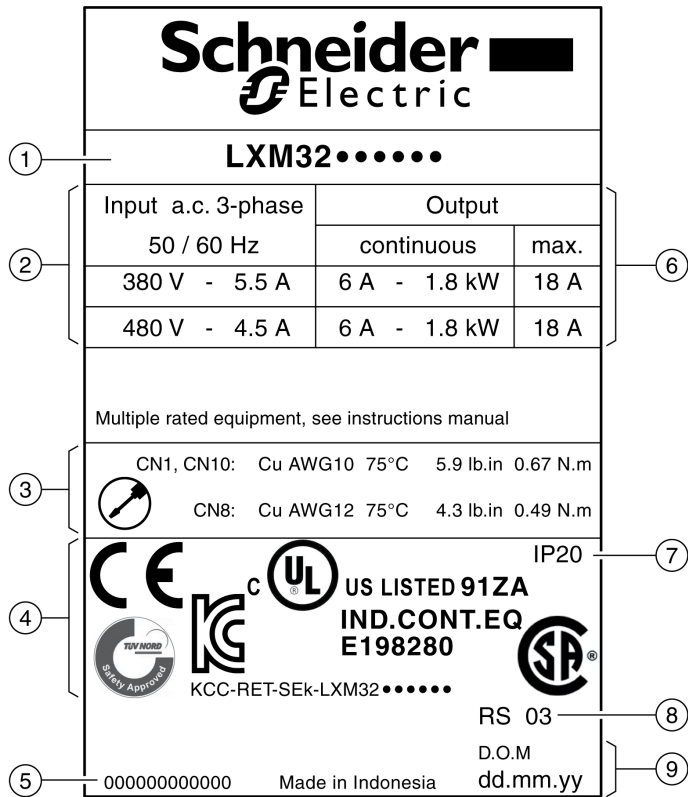
部件和接口



- CN1** 输出级电源
- CN2** 24 V 控制电源和 STO 安全功能
- CN3** 电机编码器 (编码器 1)
- CN4** PTO (Pulse Train Out) - ESIM (编码器模拟)
- CN5** PTI (Pulse Train In) - P/D 信号、A/B 信号或 CW/CCW 信号
- CN6** 6 数字输入和 3 数字输出
- CN7** Modbus (调试界面)
- CN8** 外部制动电阻器
- CN9** DC总线
- CN10** 电机相位
- CN11** 电机抱闸
- Slot 1** 安全模块插槽
- Slot 2** 编码器模块插槽 (编码器2)
- Slot 3** 现场总线模块插槽

铭牌

铭牌上显示有以下资料：



- 1 产品型号，请参见“型号代码”部分
- 2 输出级电源
- 3 电缆规格及拧紧力矩
- 4 认证
- 5 序列号
- 6 输出功率
- 7 防护等级
- 8 硬件版本
- 9 制造日期

型号代码

项目	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15
类型代码 (示例)	L	X	M	3	2	M	D	1	8	M	2	•	•	•	•

项目	含义
1 ... 3	产品系列 LXM = Lexium
4 ... 5	产品类型 32 = 轴的交流伺服驱动装置
6	现场总线接口 M = 模块化驱动
7 ... 9	峰值电流 U45 = 4.5 A _{rms} U60 = 6 A _{rms} U90 = 9 A _{rms} D12 = 12 A _{rms} D18 = 18 A _{rms} D30 = 30 A _{rms} D72 = 72 A _{rms} D85 = 85 A _{rms} C10 = 100 A _{rms}
10 ... 11	输出级电源 M2 = 单相, 115/200/240 Vac N4 = 三相, 208/400/480 Vac
12 ... 15	用户定制类型 S = 用户定制类型

如对型号代码有疑问, 请联系您的 Schneider Electric 联络人。

用户定制类型标志

用户定制类型的位置 12 处有一个“S”型号代码。以下编号定义了各种用户定制类型。示例：
LXM32•••••S123

如对用户定制类型有疑问, 请联系您的 Schneider Electric 联络人。

第2章 技术参数

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下主题：

主题	页
环境条件	24
尺寸	25
输出级数据 - 一般说明	27
输出级数据 - 驱动器专用	29
峰值输出电流	34
DC 总线数据	35
控制电源 24 V	36
信号	37
PTO 输出 (CN4)	39
PTI 输入 (CN5)	40
制动电阻	45
发射的电磁干扰	47
非易失性内存和存储卡	49
认证	50
UL 508C 和 CSA 的条件	51

环境条件

运行条件

运行时的最高允许环境温度依赖于仪器安装间距以及要求的功率。请参照安装 (参见第 89 页)一章中的相关规定。

环境温度 (不结露, 不结冰)	°C (°F)	0 ... 50 (32 ... 122)
-----------------	------------	--------------------------

运行时允许如下相对湿度 :

相对空气湿度 (不结露)	%	5 ... 95
--------------	---	----------

安装高度定义为海拔高度。

无功率降低的海拔高度。	m (ft)	<1000 (<3281)
遵照所有以下条件的海拔高度 : ● 最高环境温度 45 °C (113 °F) ● 在 1000 m (3281 ft) 以上, 每升高 100 m (328 ft), 持续功率便会降低 1 %	m (ft)	1000 ... 2000 (3281 ... 6562)
遵照所有以下条件的海拔高度 : ● 最高环境温度 40 °C (104 °F) ● 在 1000 m (3281 ft) 以上, 每升高 100 m (328 ft), 持续功率便会降低 1 % ● 根据 IEC 60664-1 ⁽¹⁾ , 供电的过电压限于过电压类型 II ● 无 IT 系统	m (ft)	2000 ... 3000 (6562 ... 9843)
(1) 仅 LXM32-U、LXM32-D12、LXM32-D18、LXM32-D30 和 LXM32-D72。		

运输和储存条件

运输和储存环境必须干燥无尘。

温度	°C (°F)	-25 ... 70 (-13 ... 158)
----	------------	-----------------------------

运输和仓储时, 允许如下相对湿度 :

相对空气湿度 (不结露)	%	<95
--------------	---	-----

安装现场和连接

仪器必须安装在关闭的电力柜里运作。只有进行牢固连接后, 方可操作本设备。

污染等级和防护等级

污染等级		2
防护等级		IP20

使用安全功能时的保护等级

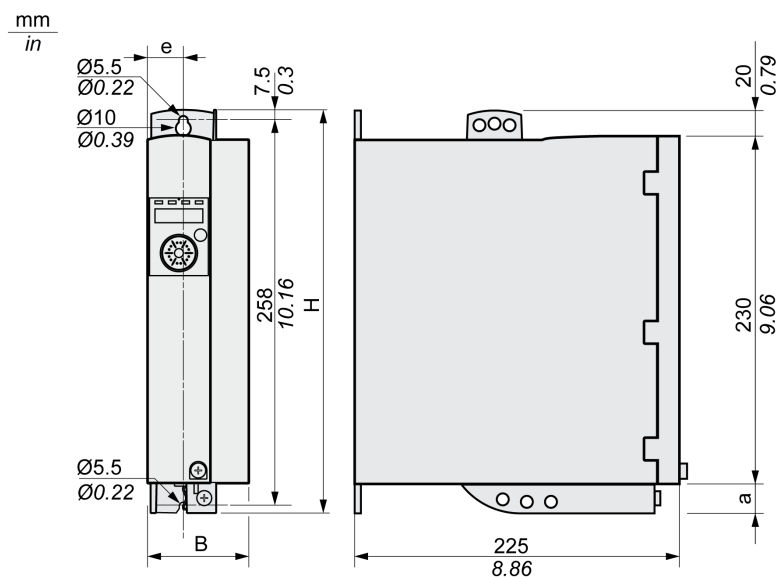
必须确保导电物质无法进入产品 (污染等级 2)。导电的污染物可能会导致安全功能失效。

摆动和震动

振动, 正弦形		按照 IEC 60068-2-6 检测 3.5 mm (2 Hz ... 8.4 Hz) 10 m/s ² (8.4 Hz ... 200 Hz)
震动, 半正弦形		按照 IEC 60068-2-27 检测 150 m/s ² (当 11 ms 时)

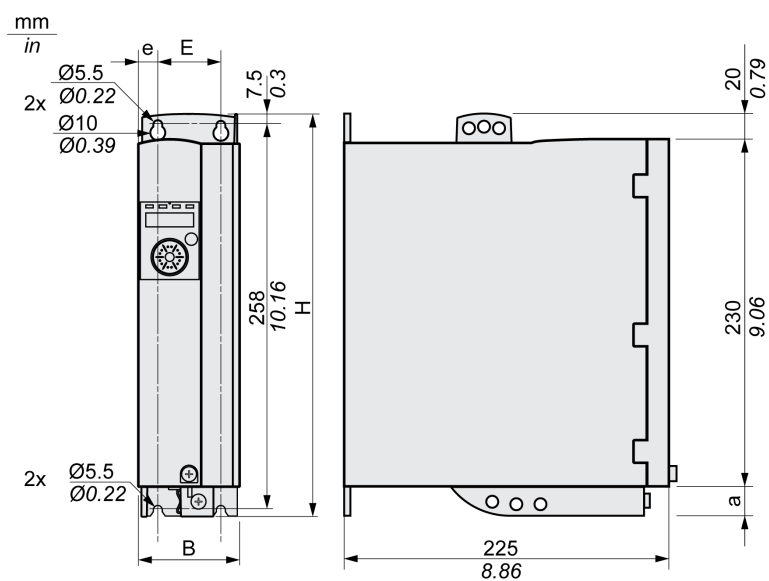
尺寸

LXM32-U45、LXM32-U60、LXM32-U90、LXM32-D12、LXM32-D18 和 LXM32-D30M2 尺寸



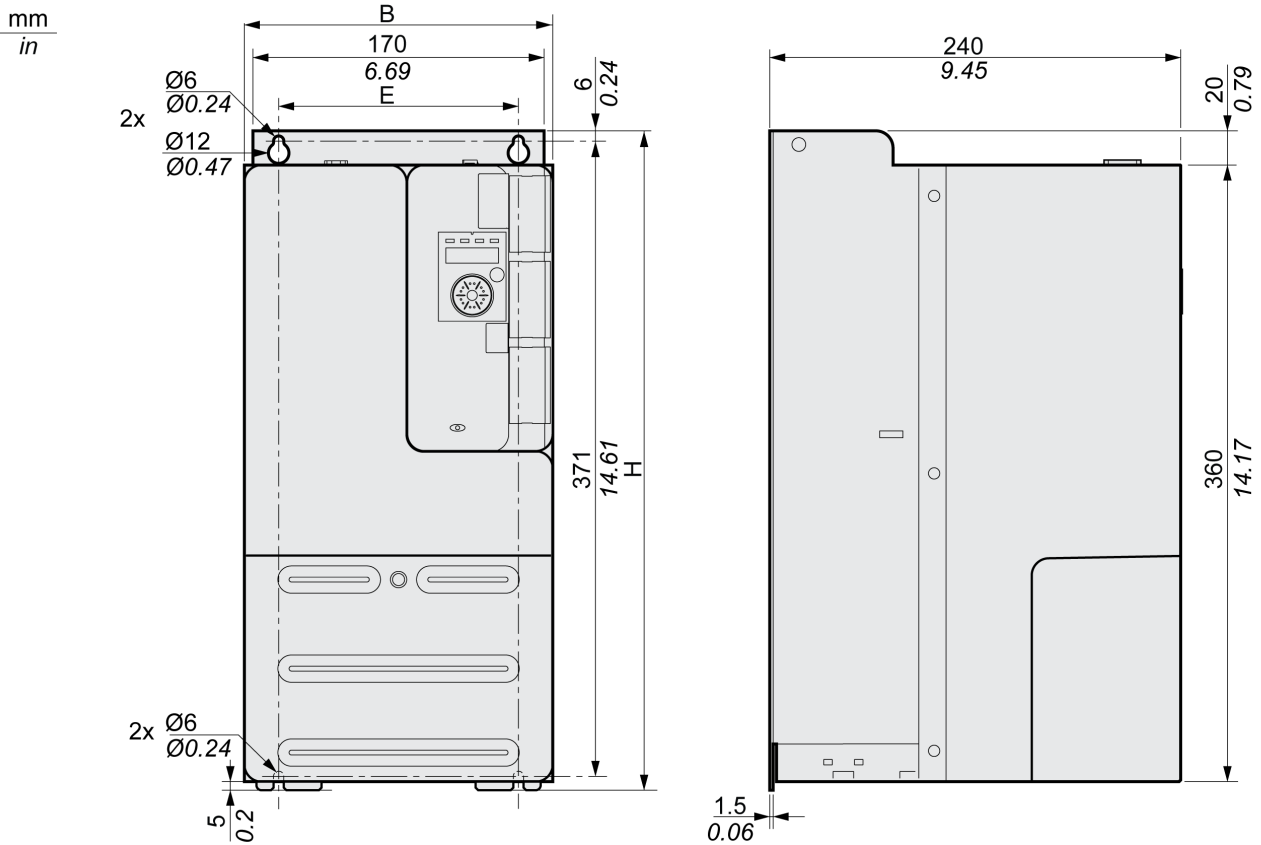
LXM32-...		U45, U60, U90	D12, D18, D30M2
B	mm (in)	68 ±1 (2.68 ±0.04)	68 ±1 (2.68 ±0.04)
H	mm (in)	270 (10.63)	270 (10.63)
e	mm (in)	24 (0.94)	24 (0.94)
E	mm (in)	-	-
a	mm (in)	20 (0.79)	20 (0.79)
散热类型		对流 ⁽¹⁾	风扇 40 mm (1.57 in)
(1) 大于 1 m/s			

LXM32-D30N4 和 LXM32-D72 尺寸



LXM32•...		D30N4	D72
B	mm (in)	68 ±1 (2.68 ±0.04)	108 ±1 (4.25 ±0.04)
H	mm (in)	270 (10.63)	274 (10.79)
e	mm (in)	13 (0.51)	13 (0.51)
E	mm (in)	42 (1.65)	82 (3.23)
a	mm (in)	20 (0.79)	24 (0.94)
散热类型		风扇 60 mm	风扇 80 mm (3.15 in)
(1) 大于 1 m/s			

LXM32•D85 和 LXM32•C10 尺寸



LXM32•...		D85, C10
B	mm (in)	180 ±1 (7.09 ±0.04)
H	mm (in)	385 (15.18)
e	mm (in)	-
E	mm (in)	140 (5.51)
a	mm (in)	-
散热类型		风扇 80 mm (3.15 in)
(1) 大于 1 m/s		

质量

LXM32•...		U45	U60, U90	D12, D18M2	D18N4, D30M2	D30N4	D72	D85, C10
质量	kg (lb)	1.7 (3.75)	1.8 (3.97)	1.9 (4.19)	2.1 (4.63)	2.7 (5.95)	4.8 (10.58)	8.8 (19.4)

输出级数据 - 一般说明

电源电压：范围和容差

115/230 Vac 单相	Vac	100 -15% ... 120 +10% 200 -15% ... 240 +10%
208/400/480 Vac 三相 ⁽¹⁾	Vac	200 -15% ... 240 +10% 380 -15% ... 480 +10%
频率	Hz	50 -5% ... 60 +5%
(1) 208 Vac : 固件版本 ≥V01.02 和 DOM ≥10.05.2010		

瞬态过电压		过电压类别 III ⁽¹⁾
接地额定电压	Vac	300
(1) 视安装高度而定，参见章节 环境条件 (参见第 24 页)		

接地类型

TT 接地系统，TN 接地系统	允许
IT系统	取决于硬件版本： ≥RS 02：允许 ⁽¹⁾ <RS02：不允许
接地的三角电网	不允许
(1) 视安装高度而定，参见章节 环境条件 (参见第 24 页)。	

泄漏电流

泄漏电流 (根据 IEC 60990 , 图 3)	mA	<30 ⁽¹⁾
(1) 对具有接地中性点且不具有外部电源滤波器的电源进行的测量。请注意，30 mA 剩余电流动作保护器可在 15 mA 触发。此外在测量中未考虑漏电流。反应与剩余电流动作保护器的类型有关。		

谐波电流和阻抗

谐波电流取决于供电电网的阻抗。它由网络的短路电流来决定。如果供电网络的短路电流比设备技术参数中规定的高，则要串联电源扼流圈。适用的电源扼流圈请参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。

监测恒定输出电流

用设备监测恒定输出功率。如果恒定输出功率超时，设备便会下调输出功率。

PWM 频率输出级

输出级的PWM频率取决于设备类型。

LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
PWM 频率输出级	kHz	8	4 或 8 ⁽¹⁾
(1) 出厂设置：4 kHz。可通过参数进行设置。			

允许使用的电机

本系列设备可连接以下允许的电机系列：BMH、BSH
选择时需注意电源电压的类型和高度以及电机的电感。
在使用编码器模块时可使用其它电机。相关条件，请参见各插件手册。
若对其他电机有疑问，请联系您的 Schneider Electric 联络人。

电机电感

要连接的电机的允许的最小电感与设备类型和网络额定电压有关。数值请参见章节输出级数据 - 驱动放大器专用 (参见第 29 页)。

规定的最小电感值限制了峰值输出电流的电流波纹。如果连接的电机的电感值小于规定的最小电感值，则会影响电流控制，并且触发电机相电流的监测。

输出级数据 - 驱动器专用

单相设备 115Vac 的数据

LXM32*...		U45M2	U90M2	D18M2	D30M2
额定电压 (单相)	Vac	115	115	115	115
启动电流极限值	A	1.7	3.5	8	16
上游连接的最大规格熔断器 ⁽¹⁾	A	25	25	25	25
恒定输出电流	A _{rms}	1.5	3	6	10
峰值输出电流	A _{rms}	3	6	10	15
电机最小电感 (相/相)	mH	5.5	3	1.4	0.8
无电源扼流圈的值⁽²⁾					
额定功率	kW	0.15	0.3	0.5	0.8
输入电流 ⁽³⁾	A _{rms}	2.9	5.4	8.5	12.9
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾	%	173	159	147	135
功耗 ⁽⁵⁾	W	7	15	28	33
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	111	161	203	231
最大启动电流时间	ms	0.8	1.0	1.2	1.4
带电源扼流圈的数值					
电源扼流圈	mH	5	2	2	2
额定功率	kW	0.2	0.4	0.8	0.8
输入电流 ⁽³⁾	A _{rms}	2.6	5.2	9.9	9.9
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾	%	85	90	74	72
功耗 ⁽⁵⁾	W	8	16	32	33
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	22	48	56	61
最大启动电流时间	ms	3.3	3.1	3.5	3.7
<p>(1) 符合 IEC 60269 ; 具有 B 或 C 型特性的断路器 ; 关于 UL 和 CSA 的内容请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) ; 允许更低的规格 ; 熔断器的规格必须使得熔断器在指定输入电流下不脱扣。</p> <p>(2) 出现电源阻抗时 , 根据供电网络的短路电流 1 kA</p> <p>(3) 在标称功率和标称电压下</p> <p>(4) 针对输入电流</p> <p>(5) 条件 : 内部制动电阻无作用 ; 在额定电流、额定电压和额定功率下的数值 ; 数值几乎与输出电流成正比</p> <p>(6) 极限情况下 , 启动电流限制响应之前的开/关脉冲 , 参见下行的最大值</p>					

单相设备 230Vac 的数据

LXM32*...		U45M2	U90M2	D18M2	D30M2
额定电压 (单相)	Vac	230	230	230	230
启动电流极限值	A	3.5	6.9	16	33
上游连接的最大规格熔断器 ⁽¹⁾	A	25	25	25	25
恒定输出电流	A _{rms}	1.5	3	6	10
峰值输出电流	A _{rms}	4.5	9	18	30
电机最小电感 (相/相)	mH	5.5	3	1.4	0.8
无电源扼流圈的值⁽²⁾					
额定功率	kW	0.3	0.5	1.0	1.6
输入电流 ⁽³⁾	A _{rms}	2.9	4.5	8.4	12.7
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾	%	181	166	148	135
功耗 ⁽⁵⁾	W	10	18	34	38
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	142	197	240	270
最大启动电流时间	ms	1.1	1.5	1.8	2.1
带电源扼流圈的数值					
电源扼流圈	mH	5	2	2	2
额定功率	kW	0.5	0.9	1.6	2.2
输入电流 ⁽³⁾	A _{rms}	3.4	6.3	10.6	14.1
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾	%	100	107	93	86
功耗 ⁽⁵⁾	W	11	20	38	42
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	42	90	106	116
最大启动电流时间	ms	3.5	3.2	3.6	4.0
<p>(1) 符合 IEC 60269 ; 具有 B 或 C 型特性的断路器 ; 关于 UL 和 CSA 的内容请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) ; 允许更低的规格 ; 熔断器的规格必须使得熔断器在指定输入电流下不脱扣。</p> <p>(2) 出现电源阻抗时 , 根据供电网络的短路电流 1 kA</p> <p>(3) 在标称功率和标称电压下</p> <p>(4) 针对输入电流</p> <p>(5) 条件 : 内部制动电阻无作用 ; 在额定电流、额定电压和额定功率下的数值 ; 数值几乎与输出电流成正比</p> <p>(6) 极限情况下 , 启动电流限制响应之前的开/关脉冲 , 参见下行的最大值</p>					

208 Vac 三相设备的数据

LXM32*...		U60N4	D12N4	D18N4	D30N4	D72N4	D85N4	C10N4
额定电压 (三相)	Vac	208	208	208	208	208	208	208
启动电流极限值	A	2.2	4.9	10	10	29	29	29
上游连接的最大规格熔断器 ⁽¹⁾	A	32	32	32	32	32	63	63
恒定输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.5	- 3	- 6	- 10	- 24	32 24	40 24
峰值输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 6	- 12	- 18	- 30	- 72	85 82	100 82
电机最小电感 (相/相)	mH	8.5	4.5	3	1.7	0.7	0.6	0.51
无电源扼流圈的值⁽²⁾								
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.35	- 0.7	- 1.2	- 2.0	- 5	5 5	7 6
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.8	- 3.6	- 6.2	- 9.8	- 21.9	21.8 22.3	29.7 25.9
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 132	- 136	- 140	- 128	- 106	108 113	102 106
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 13	- 26	- 48	- 81	- 204	235 301	314 390
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	60	180	276	341	500	425	347
最大启动电流时间	ms	0.5	0.7	0.9	1.1	1.5	0.8	1.0
带电源扼流圈的数值								
电源扼流圈	mH	2	2	1	1	1	1	0.5
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.4	- 0.8	- 1.5	- 2.6	- 6.5	7 6	11 6
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.7	- 3.1	- 6.0	- 9.2	- 21.1	22.1 18.9	35.3 19.5
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 97	- 79	- 78	- 59	- 34	33 32	38 45
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 13	- 27	- 51	- 86	- 218	229 295	328 404
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	19	55	104	126	155	93	124
最大启动电流时间	ms	1.9	2.6	2.6	3.0	3.6	4.4	3.1
<p>(1) 符合 IEC 60269 ; 具有 B 或 C 型特性的断路器 ; 关于 UL 和 CSA 的内容请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) ; 允许更低的规格 ; 熔断器的规格必须使得熔断器在指定输入电流下不脱扣。</p> <p>(2) 出现电源阻抗时 , 根据供电网络的短路电流 5 kA (用于 LXM32M... U60、D12、D18、D30 和 D72) 和 22 kA (用于 LXM32M... D85 和 C10)</p> <p>(3) 在标称功率和标称电压下</p> <p>(4) 针对输入电流</p> <p>(5) 条件 : 内部制动电阻无作用 ; 在额定电流、额定电压和额定功率下的数值 ; 数值几乎与输出电流成正比</p> <p>(6) 极限情况下 , 启动电流限制响应之前的开/关脉冲 , 参见下行的最大值</p>								

400 Vac 三相设备的数据

LXM32-...		U60N4	D12N4	D18N4	D30N4	D72N4	D85N4	C10N4
额定电压 (三相)	Vac	400	400	400	400	400	400	400
启动电流极限值	A	4.3	9.4	19	19	57	57	57
上游连接的最大规格熔断器 ⁽¹⁾	A	32	32	32	32	32	63	63
恒定输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.5	- 3	- 6	- 10	- 24	32 24	40 24
峰值输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 6	- 12	- 18	- 30	- 72	85 82	100 82
电机最小电感 (相/相)	mH	8.5	4.5	3	1.7	0.7	0.6	0.51
无电源扼流圈的值⁽²⁾								
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.4	- 0.9	- 1.8	- 3.0	- 7	9 9	11 11
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.4	- 2.9	- 5.2	- 8.3	- 17.3	23.3 23.3	27.8 27.8
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 191	- 177	- 161	- 148	- 126	139 139	133 133
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 17	- 37	- 68	- 115	- 283	303 429	375 522
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	90	131	201	248	359	520	520
最大启动电流时间	ms	0.5	0.7	0.9	1.1	1.4	1.0	1.0
带电源扼流圈的数值								
电源扼流圈	mH	2	2	1	1	1	1	0.5
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.8	- 1.6	- 3.3	- 5.6	- 13	15 13	22 13
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.8	- 3.4	- 6.9	- 11.1	- 22.5	25.0 21.9	38.1 24.5
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 108	- 90	- 90	- 77	- 45	42 45	51 70
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 19	- 40	- 74	- 125	- 308	306 433	416 563
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	28	36	75	87	112	138	185
最大启动电流时间	ms	1.9	2.3	2.3	2.6	3.0	4.3	3.0
<p>(1) 符合 IEC 60269 ; 具有 B 或 C 型特性的断路器 ; 关于 UL 和 CSA 的内容请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) ; 允许更低的规格 ; 熔断器的规格必须使得熔断器在指定输入电流下不脱扣。</p> <p>(2) 出现电源阻抗时 , 根据供电网络的短路电流 5 kA (用于 LXM32M... U60、D12、D18、D30 和 D72) 和 22 kA (用于 LXM32M... D85 和 C10)</p> <p>(3) 在标称功率和标称电压下</p> <p>(4) 针对输入电流</p> <p>(5) 条件 : 内部制动电阻无作用 ; 在额定电流、额定电压和额定功率下的数值 ; 数值几乎与输出电流成正比</p> <p>(6) 极限情况下 , 启动电流限制响应之前的开/关脉冲 , 参见下行的最大值</p>								

480 Vac 三相设备的数据

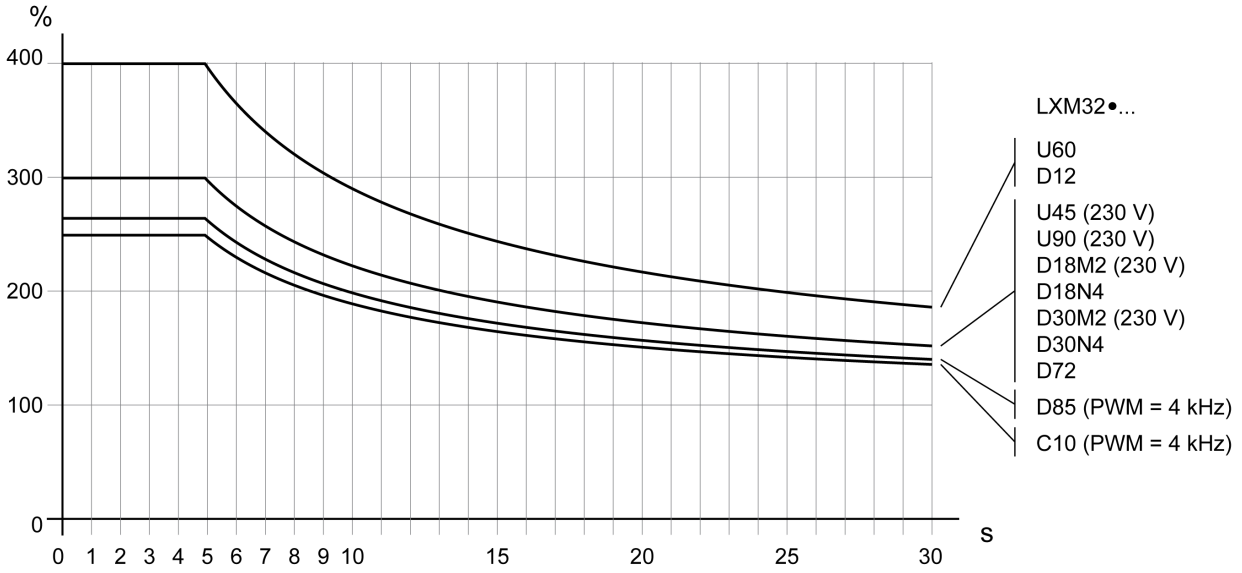
LXM32*...		U60N4	D12N4	D18N4	D30N4	D72N4	D85N4	C10N4
额定电压 (三相)	Vac	480	480	480	480	480	480	480
启动电流极限值	A	5.1	11.3	23	23	68	68	68
上游连接的最大规格熔断器 ⁽¹⁾	A	32	32	32	32	32	63	63
恒定输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.5	- 3	- 6	- 10	- 24	32 24	40 24
峰值输出电流 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 6	- 12	- 18	- 30	- 72	85 82	100 82
电机最小电感 (相/相)	mH	8.5	4.5	3	1.7	0.7	0.6	0.51
无电源扼流圈的值⁽²⁾								
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.4	- 0.9	- 1.8	- 3.0	- 7	9 9	11 11
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.2	- 2.4	- 4.5	- 7.0	- 14.6	19.9 19.9	23.7 23.7
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 201	- 182	- 165	- 152	- 129	145 145	140 140
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 20	- 42	- 76	- 129	- 315	312 464	407 560
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	129	188	286	350	504	795	795
最大启动电流时间	ms	0.6	0.7	1.0	1.2	1.6	1.0	1.0
带电源扼流圈的数值								
电源扼流圈	mH	2	2	1	1	1	1	0.5
额定功率 PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	kW	- 0.8	- 1.6	- 3.3	- 5.6	- 13	15 13	22 13
输入电流 ⁽³⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	A _{rms}	- 1.6	- 2.9	- 6.0	- 9.6	- 19.5	21.0 18.4	32.0 20.7
THD (total harmonic distortion) ⁽⁴⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	%	- 116	- 98	- 98	- 85	- 55	45 48	54 73
功耗 ⁽⁵⁾ PWM 频率 = 4 kHz PWM 频率 = 8 kHz	W	- 21	- 44	- 82	- 137	- 341	314 466	417 593
最大启动电流 ⁽⁶⁾	A	43	57	116	137	177	208	279
最大启动电流时间	ms	1.9	2.4	2.4	2.7	3.2	4.1	3.4
<p>(1) 符合 IEC 60269 ; 具有 B 或 C 型特性的断路器 ; 关于 UL 和 CSA 的内容请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) ; 允许更低的规格 ; 熔断器的规格必须使得熔断器在指定输入电流下不脱扣。</p> <p>(2) 出现电源阻抗时 , 根据供电网络的短路电流 5 kA (用于 LXM32M... U60、D12、D18、D30 和 D72) 和 22 kA (用于 LXM32M... D85 和 C10)</p> <p>(3) 在标称功率和标称电压下</p> <p>(4) 针对输入电流</p> <p>(5) 条件 : 内部制动电阻无作用 ; 在额定电流、额定电压和额定功率下的数值 ; 数值几乎与输出电流成正比</p> <p>(6) 极限情况下 , 启动电流限制响应之前的开/关脉冲 , 参见下行的最大值</p>								

峰值输出电流

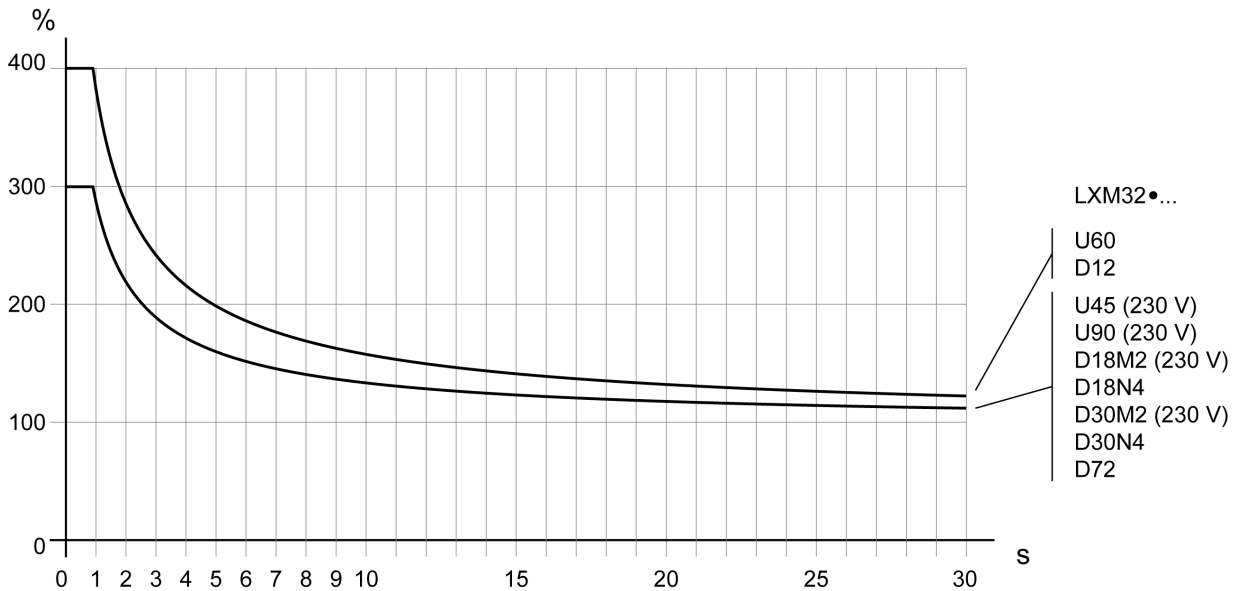
设备可以在有限的时间内给出峰值输出电流。当峰值输出电流在电机停止状态下输送时，由于各个半导体开关具有较高负荷，电流限制便会在起动电机前实施。

可给出峰值输出电流的持续时间取决于硬件版本。

硬件版本 \geq RS03 的峰值输出电流：5 秒钟



硬件版本 $<$ RS03 的峰值输出电流：1 秒钟



DC 总线数据

单相设备 DC 总线数据

LXM32*...		U45M2		U90M2		D18M2		D30M2	
额定电压	V	115	230	115	230	115	230	115	230
DC 总线额定电压	V	163	325	163	325	163	325	163	325
欠电压极限值	V	55	130	55	130	55	130	55	130
电压极限值：采用快速停止	V	60	140	60	140	60	140	60	140
电压极限值	V	260 ⁽¹⁾ / 450	450	260 ⁽¹⁾ / 450	450	260 ⁽¹⁾ / 450	450	260 ⁽¹⁾ / 450	450
通过 DC 总线实现的最大连续功率	kW	0.2	0.5	0.4	0.9	0.8	1.6	0.8	2.2
经过 DC 总线的最大恒定电流	A	1.5	1.5	3.2	3.2	6.0	6.0	10.0	10.0

(1) 可通过参数 MON_DCbusVdcThresh 进行设置。

三相设备 DC 总线数据

LXM32*...		U60N4			D12N4			D18N4		
额定电压	V	208	400	480	208	400	480	208	400	480
DC 总线额定电压	V	294	566	679	294	566	679	294	566	679
欠电压极限值	V	150	350	350	150	350	350	150	350	350
电压极限值：采用快速停止	V	160	360	360	160	360	360	160	360	360
电压极限值	V	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820
通过 DC 总线实现的最大连续功率	kW	0.4	0.8	0.8	0.8	1.6	1.6	1.7	3.3	3.3
经过 DC 总线的最大恒定电流	A	1.5	1.5	1.5	3.2	3.2	3.2	6.0	6.0	6.0

(1) 可通过参数 MON_DCbusVdcThresh 进行设置。

LXM32*...		D30N4			D72N4		
额定电压	V	208	400	480	208	400	480
DC 总线额定电压	V	294	566	679	294	566	679
欠电压极限值	V	150	350	350	150	350	350
电压极限值：采用快速停止	V	160	360	360	160	360	360
电压极限值	V	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820
通过 DC 总线实现的最大连续功率	kW	2.8	5.6	5.6	6.5	13.0	13.0
经过 DC 总线的最大恒定电流	A	10.0	10.0	10.0	22.0	22.0	22.0

(1) 可通过参数 MON_DCbusVdcThresh 进行设置。

LXM32*...		D85N4			C10N4		
额定电压	V	208	400	480	208	400	480
DC 总线额定电压	V	294	566	679	294	566	679
欠电压极限值	V	150	350	350	150	350	350
电压极限值：采用快速停止	V	160	360	360	160	360	360
电压极限值	V	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820	450 ⁽¹⁾ / 820	820	820
通过 DC 总线实现的最大连续功率	kW	7.0	15.0	15.0	11.0	22.0	22.0
经过 DC 总线的最大恒定电流	A	28.0	28.0	28.0	40.0	40.0	40.0

(1) 可通过参数 MON_DCbusVdcThresh 进行设置。

控制电源 24 V

24 V 电源

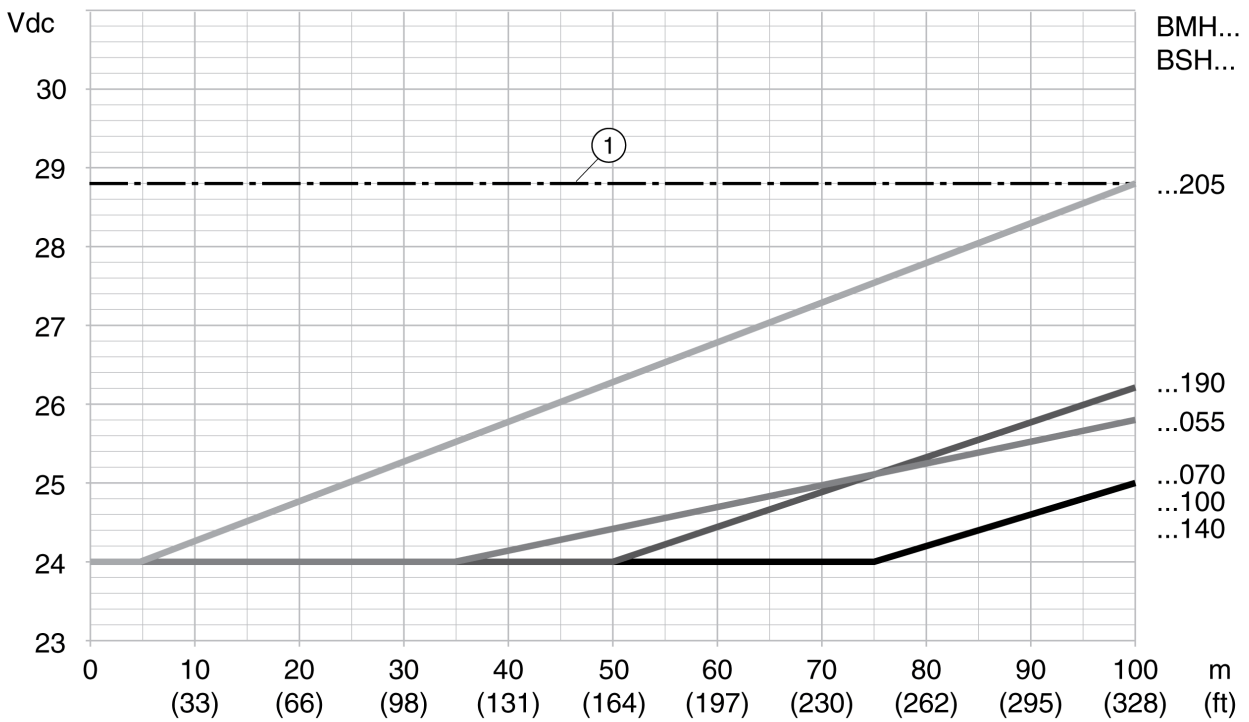
控制系统电源的+24VDC电压必须符合 IEC 61131-2 要求 (PELV 标准) :

输入电压	Vdc	24 (-15/+20 %) ⁽¹⁾
电流消耗 (无负载时)	A	≤1 ⁽²⁾
剩余纹波度 (波纹)	%	<5
开启电流		电容器的充电电流1.8 mF
(1) 对连接未装有抱闸的电机和装有抱闸的电机 : 参见下图 (2) 电流消耗 : 不考虑抱闸。		

使用带有抱闸的电机时的控制系统电源

当连接带有抱闸的电机时, 控制系统电源电压24 Vdc必须符合所连接的电机型号、电机电缆长度以及抱闸芯线的截面。下图适用于作为配件供应的电机电缆, 参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。按下图切断电压, 作为打开抱闸的控制电源, 该电源电压必须施加在 CN2 上。电压公差为 ±5%。

带抱闸电机的控制系统电源 : 电压取决于电机型号、电机电缆长度以及导线横截面。

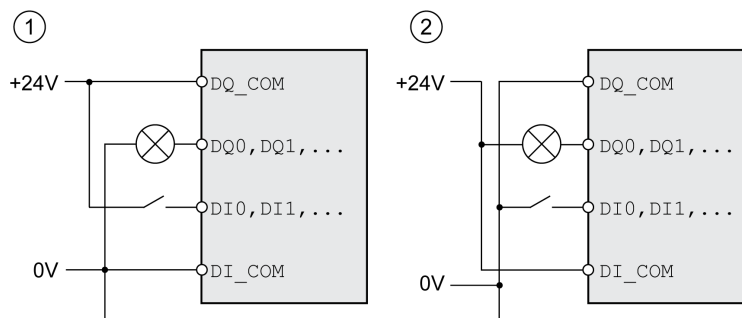


1 控制系统电源的最大电压

信号

逻辑类型

本产品的数字输入端和输出端可以布线用于正逻辑或负逻辑。



逻辑类型	激活状态
(1) 正逻辑	输出端输出电流 (源极输出) 电流流到输入端 (漏极输入)
(2) 负逻辑	输出端吸引电流 (漏极输出) 电流从输入端流出 (源极输入)

信号输入端有极性反接保护，输出端有短路保护。输入和输出之间进行了功能隔离。

数字量输入信号 24 V

在布线为正逻辑时，数字输入端电平符合 IEC 61131-2 类型 1。除非另有规定，其电气特性也适用于布线为负逻辑。

输入电压 - 正逻辑		
0 电平	Vdc	-3 ... 5
1 电平	Vdc	15 ... 30
输入电压 - 负逻辑 (24 Vdc 时)		
0 电平	Vdc	>19
1 电平	Vdc	<9
输入电流 (24 Vdc 时)	mA	5
去抖动时间 (软件) ⁽¹⁾⁽²⁾	ms	1.5 (默认值)
硬件转换时间		
上升沿 (电平 0 -> 1)	µs	15
下降沿 (电平 1 -> 0)	µs	150
抖动 (捕获的输入端)	µs	<2
(1) 可通过参数设定 (采样周期 250 µs)		
(2) 如果捕捉输入端用于捕捉，那么去抖动时间便不适用。		

数字量输出信号 24 V

在布线为正逻辑时，数字输出端电平符合 IEC 61131-2。除非另有规定，其电气特性也适用于布线为负逻辑。

额定供电电压	Vdc	24
电源电压的电压范围	Vdc	19.2 ... 30
额定输出电压 - 正逻辑	Vdc	24
额定输出电压 - 负逻辑	Vdc	0
100 mA 负载下的压降	Vdc	≤3
每个输出的最大电流	mA	100

切断电源输入信号安全功能

STO 安全功能的输入端 (输入端 ST0_A 和 ST0_B) 逻辑类型设计为正逻辑。请注意章节 STO 安全功能 ("Safe Torque Off") (参见第 79 页) 中的提示。

输入电压 - 正逻辑		
0 电平	Vdc	-3 ... 5
1 电平	Vdc	15 ... 30
输入电流 (24 Vdc 时)	mA	5
去抖动时间 ST0_A 和 ST0_B	ms	>1
识别 ST0_A 与 ST0_B 之间的信号差别	s	>1
STO 安全功能的响应时间	ms	≤10

抱闸输出端 CN11

在输出端 CN11 上可以连接 BMH 电机或 BSH 电机的 24 Vdc 抱闸。输出端 CN11 有下述数据：

输出电压 ⁽¹⁾	V	控制系统电源 CN2 上的电压为 -0.8 V
最大启动电流	A	1.7
能量电感载荷 ⁽²⁾	Ws	1.5
(1) 参见章节 24 V 控制电源 (参见第 36 页)		
(2) 关断过程之间的时间 : > 1 s		

编码器信号

编码器信号符合 Stegmann Hiperface 规格。

编码器输出电压	V	10
编码器输出电流	mA	100
SIN/COS 输入信号 电压范围		1 V _{pp} 有 2.5 V 偏差 , 0.5 V _{pp} (在 100 kHz 下)
输入电阻	Ω	120

输出电压有短路和过载保护。传输通过 RS485 采用异步半双工方式完成。

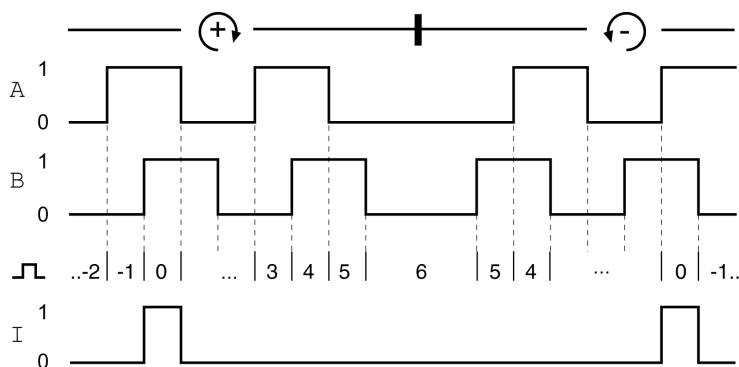
PTO 输出 (CN4)

PTO (连续脉冲输出, CN4) 输出由 5 V 信号引出。参数PTO_mode决定着ESIM信号 (编码器模拟) 或被传输的PTI输入信号。PTO 输出信号可作为 PTI 输入信号用于另一台设备。即便PTI输入信号为 24 V, 输出信号PTO仍为 5 V。

信号电平符合 RS422 要求。由于考虑输入电路中的光电耦合器的耗电, 不允许将驱动器输出端并联在多个电气上。

对于旋转电机, 编码器模拟基本分辨率在四倍分辨率时是每圈 4096 的增量。

A、B 和标志脉冲信号时序图, 正向与反向计数



PTO 输出信号

PTO 输出信号符合 RS422 接口规范。

逻辑电平		符合 RS422 ⁽¹⁾
每个信号的输出频率	kHz	≤500
每秒电机增量	Inc/s	≤1.6 * 10 ⁶
(1) 由于考虑输入电路中的光电耦合器的耗电, 不允许将驱动器输出端并联在多个电气上。		

连接在 PTO 输出端上的设备每秒钟必须能够处理所要求的电机增量。即便在低速时 (kHz 范围中的中等 PTO 频率) 也能发出频率达 1.6 MHz 的脉冲沿变更。

PTI 输入 (CN5)

在 PTI 输出端上可以连接 5V 信号或 24V 信号。

可以连接下述信号：

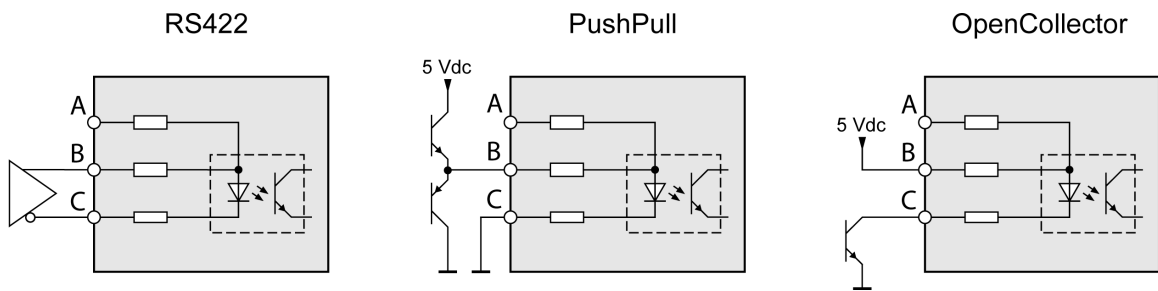
- A/B 信号 (ENC_A/ENC_B)
- P/D 信号 (PULSE/DIR)
- CW/CCW 信号 (CW/CCW)

输入布线及方法的选择会影响输入频率和最大允许的电缆长度。

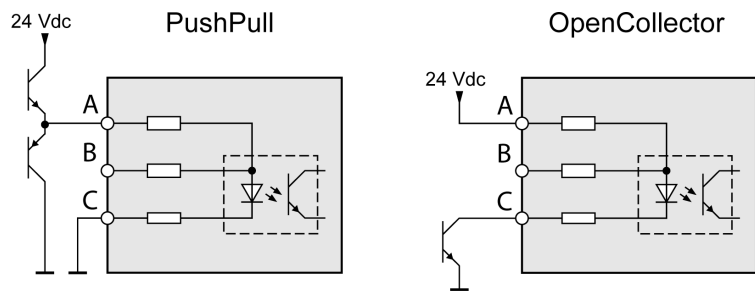
输入布线		RS422	Push pull	Open collector
使用位置同步方法时的最小输入频率	Hz	0	0	0
使用速度同步方法时的最小输入频率	Hz	100	100	100
最大输入频率	MHz	1	0.2	0.01
最长电缆长度	m (ft)	100 (328)	10 (32.8)	1 (3.28)

信号输入线路图：RS422、推挽式和集电极开路

5 Vdc



24 Vdc



输入	针脚 ⁽¹⁾	RS422 ⁽²⁾	5V	24V
A	Pin 7	保留	保留	PULSE (24) ENC_A (24) CW (24)
	Pin 8	保留	保留	DIR (24) ENC_B (24) CCW (24)
B	Pin 1	PULSE (5) ENC_A (5) CW (5)	PULSE (5) ENC_A (5) CW (5)	保留
	Pin4	DIR (5) ENC_B (5) CCW (5)	DIR (5) ENC_B (5) CCW (5)	保留
C	Pin 2	PULSE ENC_A CW	PULSE ENC_A CW	PULSE ENC_A CW
	Pin 5	DIR ENC_B CCW	DIR ENC_B CCW	DIR ENC_B CCW

(1) 注意双绞线的不同配对构成：

Pin 1 / Pin 2 和 Pin 4 / Pin 5 用于 RS422 和 5V；

Pin 7 / Pin 2 和 Pin 8 / Pin 5 用于 24V

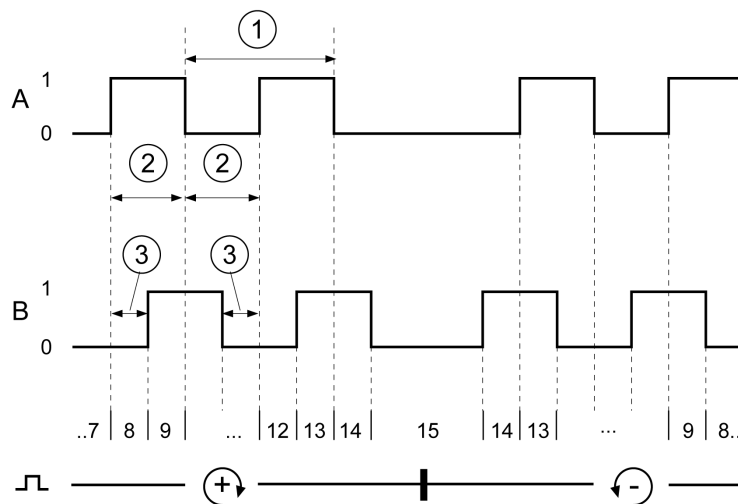
(2) 由于考虑输入电路中的光电耦合器的耗电，不允许将驱动器输出端并联在多个电气上。

A/B 信号功能

在 PTI 输入端，可能规定了外部脉冲/方向信号 P/D 作为 Electronic Gear 运行模式的给定值。

信号	数值	功能
A相超前B相	0->1	正方向转动
B相超前A相	0->1	负方向转动

时序图和 A/B 信号, 向前计数, 后退计数



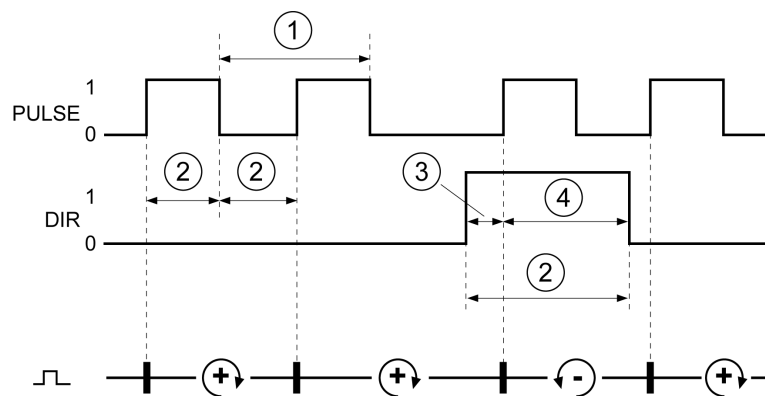
脉冲/方向时间	最小值	
A、B 周期	1 μ s	(1)
周期时间	0.4 μ s	(2)
前置时间 (A,B)	200 ns	(3)

P/D 信号功能

在PTI输入端，可以将外部P/D信号规定为Electronic Gear运行模式的给定值。
 随矩形信号 PULSE 的脉冲上升电机开始运转。方向由信号 DIR 控制。

信号	数值	功能
PULSE	0->1	电机运转
DIR	0 / open	正方向

时序图和脉冲/方向信号



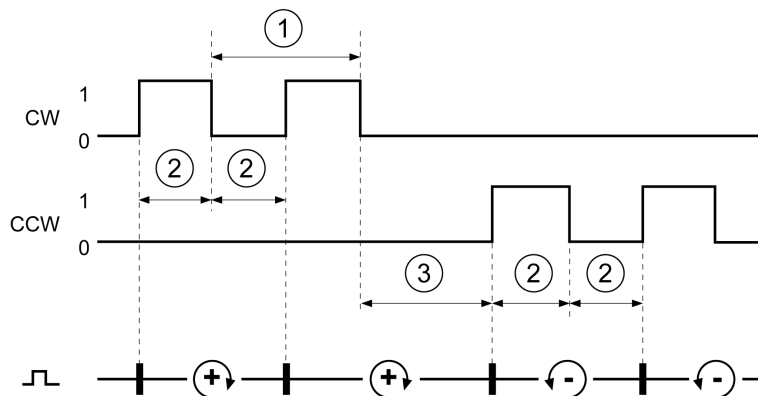
脉冲/方向时间	最小值	
周期时间 (脉冲)	1 μ s	(1)
脉冲时间 (脉冲)	0.4 μ s	(2)
前置时间 (Dir 脉冲)	0 μ s	(3)
保持时间 (脉冲 Dir)	0.4 μ s	(4)

CW/CCW 信号功能

在PTI输入端，可以将外部CW/CCW信号规定为Electronic Gear运行模式的给定值。
 随信号 CW 的脉冲上升电机开始正向运转。随信号 CCW 的脉冲上升电机开始反向运转。

信号	数值	功能
CW	0->1	正方向转动
CCW	0->1	负方向转动

时序图和 "CW/CCW"



脉冲/方向时间	最小值	
CW、CCW 周期时间	1 μ s	(1)
周期时间	0.4 μ s	(2)
前置时间 (CW-CCW, CCW-CW)	0 μ s	(3)

制动电阻

内部制动电阻器

驱动器配有内部制动电阻器。如果此内部制动电阻器制动能力不足时，则必须使用一个或多个外部制动电阻器。

不得低于外部制动电阻器所规定的最小电阻值。如果通过相关参数启动了外部制动电阻，则应把内部制动电阻断开。

LXM32*...		U45M2	U90M2	D18M2	D30M2
内部制动电阻器的电阻值	Ω	94	47	20	10
内部制动电阻器的持续功率 P _{PR}	W	10	20	40	60
峰值电能 E _{CR}	Ws	82	166	330	550
最小外部制动电阻器	Ω	68	36	20	10
最大外部制动电阻器 ⁽¹⁾	Ω	110	55	27	16
外部制动电阻器的最大持续功率	W	200	400	600	800
内部电容器的电容	μF	390	780	1170	1560
参数 DCbus_compat = 0 (默认值)					
额定电压为 115 V 时，制动电阻的接通电压	V	236	236	236	236
额定电压为 200 V 和 230 V 时，制动电阻的接通电压	V	430	430	430	430
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 115V +10% 时)	Ws	5	9	14	18
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 200V +10% 时)	Ws	17	34	52	69
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 230V +10% 时)	Ws	11	22	33	44
参数 DCbus_compat = 1 (降低的接通电压)					
制动电阻的接通电压	V	395	395	395	395
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 115V +10% 时)	Ws	24	48	73	97
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 200V +10% 时)	Ws	12	23	35	46
内部电容器能耗 E _{var} (当额定电压为 230V +10% 时)	Ws	5	11	16	22
(1) 指定的最大制动电阻器可使设备的峰值功率降额。根据用途的不同，也可以使用较高电阻率的电阻。					

LXM32*...		U60N4	D12N4	D18N4	D30N4	D72N4	D85N4	C10N4
内部制动电阻器的电阻值	Ω	132	60	30	30	10	10	10
内部制动电阻器的持续功率 P _{PR}	W	20	40	60	100	150	150	150
峰值电能 E _{CR}	Ws	200	400	600	1000	2400	2400	2400
最小外部制动电阻器	Ω	70	47	25	15	8	8	8
最大外部制动电阻器 ⁽¹⁾	Ω	145	73	50	30	12	11	11
外部制动电阻器的最大持续功率	W	200	500	800	1500	3000	4500	5500
内部电容器的电容	μF	110	195	390	560	1120	1230	1230
参数 DCbus_compat ⁽²⁾								
额定电压为 208 V 时，制动电阻的接通电压	V	430	430	430	430	430	430	430
额定电压为 380 V、400 V 和 480 V 时，制动电阻的接通电压	V	780	780	780	780	780	780	780
(1) 指定的最大制动电阻器可使设备的峰值功率降额。根据用途的不同，也可以使用较高电阻率的电阻。								
(2) 参数 DCbus_compat 在三相设备上没有作用								

LXM32*...		U60N4	D12N4	D18N4	D30N4	D72N4	D85N4	C10N4
内部电容器能耗 E_{var} (当额定电压为 208V +10% 时)	Ws	4	8	16	22	45	49	49
内部电容器能耗 E_{var} (当额定电压为 380V +10% 时)	Ws	14	25	50	73	145	159	159
内部电容器能耗 E_{var} (当额定电压为 400V +10% 时)	Ws	12	22	43	62	124	136	136
内部电容器能耗 E_{var} (当额定电压为 480V +10% 时)	Ws	3	5	10	14	28	31	31
(1) 指定的最大制动电阻器可使设备的峰值功率降额。根据用途的不同，也可以使用较高电阻率的电阻。 (2) 参数 DCbus_compat 在三相设备上没有作用								

外部制动电阻器 (配件)

VW3A760...		1Rxx	2Rxx	3Rxx	4Rxx	5Rxx	6Rxx	7Rxx	8Rxx
电阻值	Ω	10	27	27	27	72	72	72	100
持续功率	W	400	100	200	400	100	200	400	100
115 V 下的最长制动时间	s	3	1.8	4.2	10.8	6.36	16.8	42	10.8
当电压为 115V 时的峰值功率	kW	5.6	2.1	2.1	2.1	0.8	0.8	0.8	0.6
115 V 下的最大峰值电能	kWs	16.7	3.7	8.7	22.3	4.9	13	32.5	6
230 V 时的最大接通时间	s	0.72	0.55	1.08	2.64	1.44	3.72	9.6	2.4
当电压为 230V 时的峰值功率	kW	18.5	6.8	6.8	6.8	2.6	2.6	2.6	1.8
当电压为 230 V 时的最大峰值能耗	kWs	13.3	3.8	7.4	18.1	3.7	9.6	24.7	4.4
400 V 和 480 V 时的最大接通时间	s	0.12	0.084	0.216	0.504	0.3	0.78	1.92	0.48
400 V 和 480 V 时的峰值功率	kW	60.8	22.5	22.5	22.5	8.5	8.5	8.5	6.1
400 V 和 480 V 时的最大峰值能耗	kWs	7.3	1.9	4.9	11.4	2.5	6.6	16.2	2.9
防护等级		IP65	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65	IP65
UL 许可证 (证书号)		-	E233422	E233422	-	E233422	E233422	-	E233422

VW3A77...		04	05
电阻值	Ω	15	10
持续功率	W	1000	1000
115 V 下的最长制动时间	s	19	10
当电压为 115V 时的峰值功率	kW	3.7	5.6
115 V 下的最大峰值电能	kWs	70	59
230 V 时的最大接通时间	s	3.5	1.98
当电压为 230V 时的峰值功率	kW	12.3	18.5
当电压为 230 V 时的最大峰值能耗	kWs	43.1	36.5
400 V 和 480 V 时的最大接通时间	s	0.65	0.37
400 V 和 480 V 时的峰值功率	kW	40.6	60.8
400 V 和 480 V 时的最大峰值能耗	kWs	26.5	22.5
防护等级		IP20	IP20
UL 许可证 (证书号)		E226619	E226619

发射的电磁干扰

概述

如果遵守本手册中所描述的电磁兼容性规范，本手册中所描述的产品便满足 IEC 61800-3 标准的电磁兼容性要求。

警告

信号和设备的电磁干扰

请确保按照 IEC 61800-3 标准正确执行电磁兼容性规范，以免设备发生意外动作。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

如果您系统的全部装配组件（驱动放大器、电源滤波器、用于改善电磁兼容性的配件及措施）不满足 IEC 61800-3 C1 类别的要求，在居住环境中可能会对供电网络引起干扰。

警告

射频干扰

- 确保满足所有电磁兼容性标准的要求，尤其是 IEC 61800-3。
- 请通过符合 IEC 61800-3 第一环境类别 C3 或 C4 的配置操作设备。
- 请采取本文档中所述的必要的干扰抑制措施，并检查这些措施的有效性。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

注意： 如果通过不满足 C1 类别极限值的配置操作设备，则根据 IEC 61800-3 以下信息适用：

“本产品可能会在居住环境中引起高频干扰，可能需要采取抗干扰措施。”

作为系统集成商或机器制造商，您必须尽可能的将这些信息记录在给您的客户的文档中。

电磁兼容性类别

如果遵守本手册中所描述的电磁兼容性规范，则达到按照 IEC 61800-3 标准的以下发射的干扰类别。

发射的干扰类型	类别 LXM32...M2	类别 LXM32...N4
导线发射的干扰 电机电缆长度 ≤10 m (≤32.81 ft) 电机电缆长度 10 ... ≤20 m (32.81 ... ≤65.62 ft)	类别 C2 类别 C3	类别 C3 类别 C3
场效发射的干扰 电机电缆长度 ≤20 m (65.62 ft)	类别 C3	类别 C3

带外部电源滤波器的电磁兼容性类别

如果遵守本手册中所描述的电磁兼容性规范并且使用作为配件提供的外部电源滤波器，则达到按照 IEC 61800-3 标准的以下发射的干扰类别。

发射的干扰类型	类别 LXM32...M2	类别 LXM32...N4
导线发射的干扰 电机电缆长度 ≤20 m (65.62 ft) 电机电缆长度 >20 ... ≤50 m (>65.62 ... ≤164.00 ft) 电机电缆长度 >50 ... ≤100 m (>164.00 ... ≤328.01 ft)	类别 C1 类别 C2 类别 C3	类别 C1 类别 C2 类别 C3
场效发射的干扰 电机电缆长度 ≤100 m (328.01 ft)	类别 C3	类别 C3

外部电源滤波器分配

单相驱动放大器	电源滤波器参考
LXM32-U45M2 (230 V, 1.5 A)	VW3A4420 (9 A)
LXM32-U90M2 (230 V, 3 A)	VW3A4420 (9 A)
LXM32-D18M2 (230 V, 6 A)	VW3A4421 (16 A)
LXM32-D30M2 (230 V, 10 A)	VW3A4421 (16 A)

三相驱动放大器	电源滤波器参考
LXM32-U60N4 (480 V, 1.5 A)	VW3A4422 (15 A)
LXM32-D12N4 (480 V, 3 A)	VW3A4422 (15 A)
LXM32-D18N4 (480 V, 6 A)	VW3A4422 (15 A)
LXM32-D30N4 (480 V, 10 A)	VW3A4422 (15 A)
LXM32-D72N4 (480 V, 24 A)	VW3A4423 (25 A)
LXM32-D85N4 (480 V, 32 A)	VW3A4424 (47 A)
LXM32-C10N4 (480 V, 40 A)	VW3A4424 (47 A)

多台设备可连接在联合的外部电源过滤器上。

其条件是：

- 单相设备只能连接单相的电源滤波器，三相设备只能连接三相的电源滤波器。
- 所连接设备的总耗电量必须小于或等于电源滤波器的允许的额定电流。

非易失性内存和存储卡

非易失性内存

下表列出了非易失性内存的属性：

属性	数值
写入周期的最小数量	100000
类型	EEPROM

存储卡 (Memory-Card)

下表列出了存储卡的属性：

属性	数值
写入周期的最小数量	100000
插拔周期的最小数量	1000

存储卡插槽

下表列出了存储卡插槽的属性：

属性	数值
插拔周期的最小数量	5000

认证

本产品已通过认证：

认证方	颁证编号
TÜV Nord	SAS-192/2008TB-1
UL	E116875
CSA	2320425

UL 508C 和 CSA 的条件

如果本产品符合UL 508C 或者 CSA 的使用，则必须另外满足以下要求：

操作环境温度

环境空气温度	°C (°F)	0 ... 50 (32 ... 122)
--------	------------	--------------------------

熔断器

使用 UL 248 标准的熔断保险装置。

LXM32*...		...M2	U60N4, D12N4, D18N4, D30N4, D72N4	D85N4, C10N4
最大串联熔断器	A	25	30	60
类别		CC 或 J	CC 或 J	J

额定限制短路电流 (SCCR)

LXM32*...		...M2	U60N4, D12N4, D18N4, D30N4, D72N4	D85N4, C10N4
额定限制短路电流 (SCCR)	kA	12	12	22

接线

至少应使用 60/75 °C (140/167 °F) 铜线。

400/480V 三相设备

400/480V 三相设备只允许在最大为 480Y/277Vac 的电源上运行。

过电压类型

"Use only in overvoltage category III or where the maximum available Rated Impulse Withstand Voltage Peak is equal or less than 4000 Volts.", or equivalent.

Motor Overload Protection

This equipment provides Solid State Motor Overload Protection at 200 % of maximum FLA (Full Load Ampacity).

第3章 工程设计

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
3.1	电磁兼容性 (EMC)	54
3.2	电缆和信号	61
3.3	电源	69
3.4	制动电阻器额定值	73
3.5	安全功能	79

第3.1节 电磁兼容性 (EMC)

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
一般说明	55
Y 电容器关闭	60

一般说明

满足电磁兼容要求的布线

如果在安装时遵守本用户手册中所描述的电磁兼容性规范，本产品便满足 IEC 61800-3 标准的电磁兼容性要求。

受干扰的信号可能造成传动系统及其附近的其它设备发生意外反应。

警告

信号和设备干扰

- 根据本文所述的 EMC 要求接线。
- 检查是否符合本文所述的 EMC 要求。
- 检查是否符合产品使用所在国家的一切相应 EMC 规范和要求，以及是否符合安装地的一切相应 EMC 规范和要求。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

警告

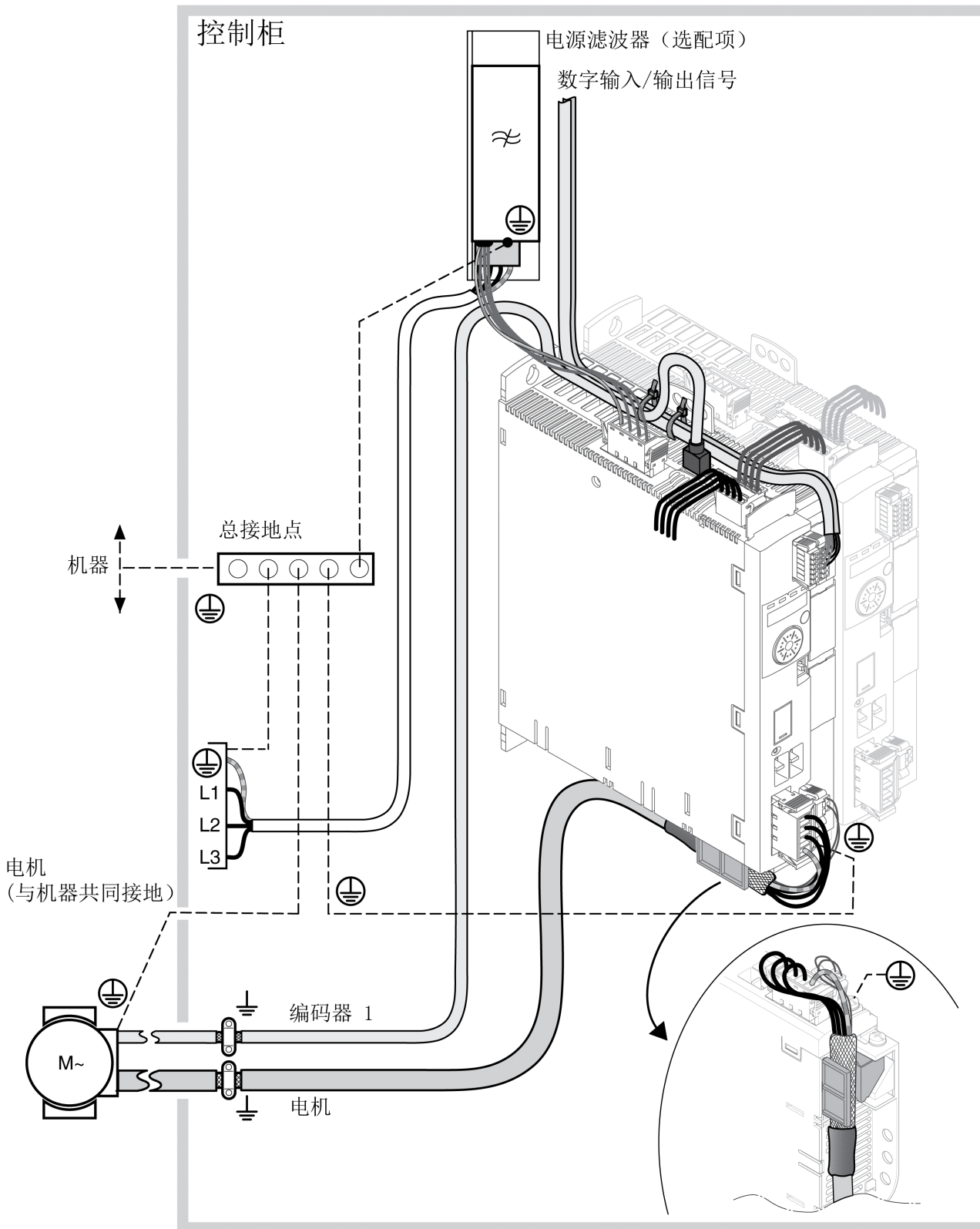
信号和设备的电磁干扰

请确保按照 IEC 61800-3 标准正确执行电磁兼容性规范，以免设备发生意外动作。

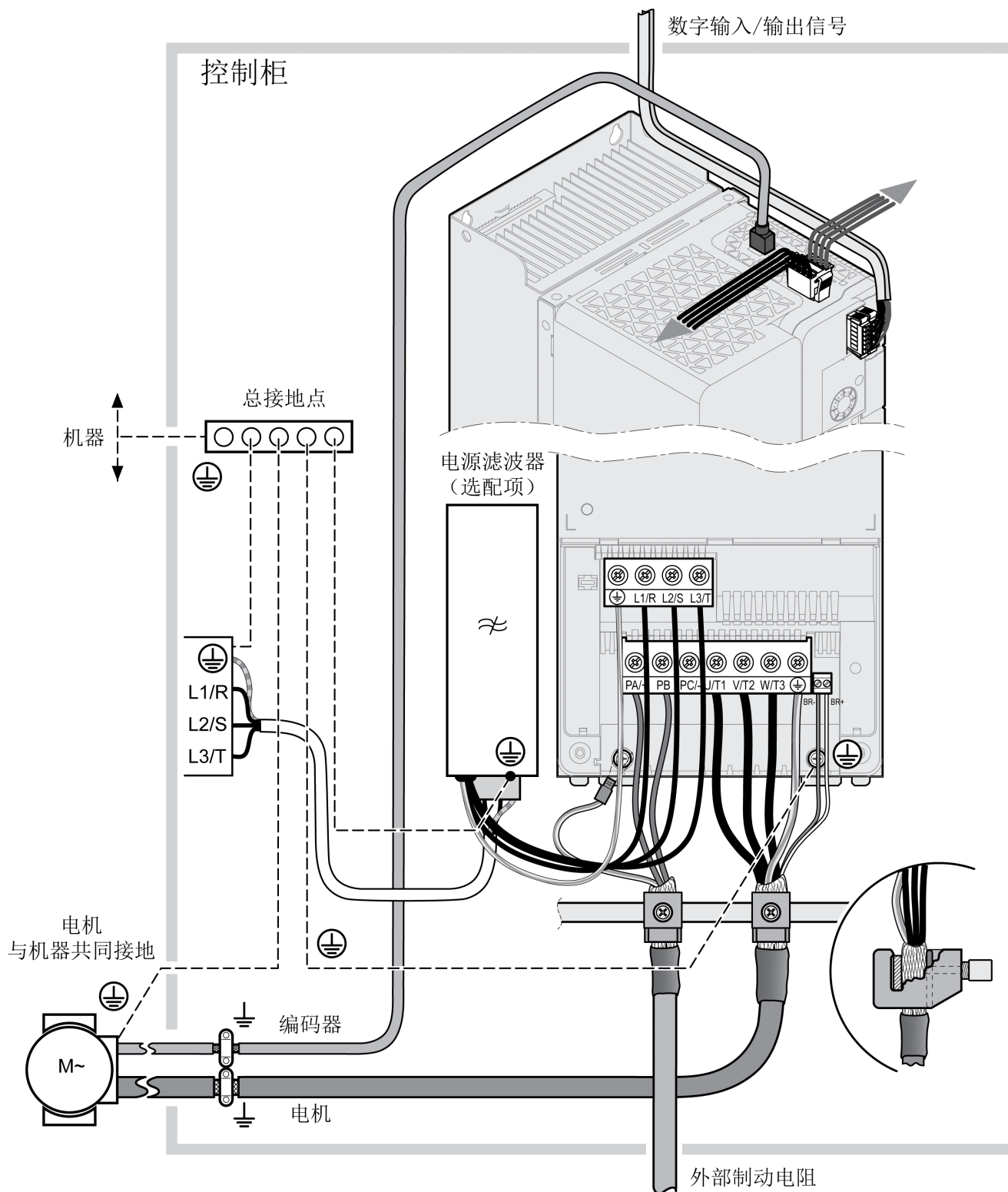
不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

电磁兼容性类别参见章节 发射的电磁干扰 (参见第 47 页)。

带电磁兼容性详细信息的布线概述



带电磁兼容性详细信息的布线概述



开关柜的 EMC 要求

电磁兼容性措施	目标
使用导电性好的安装板，大面积连接金属零件，除去接触面上的油漆层。	平面接触保证良好的导电能力
控制柜、控制柜门和安装板通过接地母线或接地电缆接地。导线规格必须至少为 10 mm ² (AWG 6)。	减小辐射。
使用抗干扰部件或者消弧器对接触器、继电器或者电磁阀进行抗干扰处理（例如二极管，变阻器，RC 元件）。	减小彼此间的干扰耦合。
切勿将电力部件和控制部件彼此靠近安装。	减小彼此间的干扰耦合。

已屏蔽电缆

电磁兼容性措施	目标
水平连接电缆屏蔽，使用电缆夹和接地母线。	减小辐射。
使用电线夹箍将所有电力柜引出屏蔽电缆的屏蔽罩与装配板大面积连接。	减小辐射。
数字信号线的屏蔽线两端应大面积接地，或者通过导电的插接器机壳接地。	减少对信号电路的干扰，减少电磁干扰。
模拟信号线的屏蔽线直接在设备上（信号输入端）接地，在电缆头将屏蔽线绝缘，或者当存在干扰时通过一个电容器（例如 10nF）接地。	使用低频干扰减少地回路。
仅使用有铜编织层已屏蔽电机电缆且至少覆盖 85%，屏蔽电缆两端大面积接地。	有针对性地导出干扰电流，减少电磁干扰。

布线

电磁兼容性措施	目标
不得将现场总线电缆和信号线与直流和交流电压超过 60 V 的线缆布设在同一个电缆管道中。（现场总线电缆、信号线和模拟线可位于同一个电缆管道中） 分开布置在间距至少 20 cm (7.87 in) 的电缆槽内。	减小彼此间的干扰耦合。
电缆要尽可能短。不要装入不必要的地回路，从电力柜的中央接地点到外置接地接头之间敷设短电缆。	减少电容性和电感性干扰耦合。
若馈入电压不同、设备安装面积较大或实施跨楼安装，请使用等电位连接导线。	减少电缆屏蔽层的电流，减少电磁干扰。
使用细芯等电位连接导线。	导出高频干扰电流。
如果电机与机器没有导电性连接，例如通过绝缘法兰或非平面连接，应通过接地母线或者接地线将电机接地。导线规格必须至少为 10 mm ² (AWG 6)。	减小辐射，提高抗干扰能力。
使用双绞线进行 DC 供电。	减少对信号电缆的干扰，减少电磁干扰。

电源供应

电磁兼容性措施	目标
将本产品连接在具有接地中性点的电源上工作。	使电源滤波器发挥作用。
过压危险的过压保护器。	减小过压造成损失的风险。

电机电缆与编码器电缆

从电磁兼容性角度来看，电机电缆和编码器电缆尤其需要注意。只允许使用预组合式电缆（请参见章节配件与备件（参见第 585 页））或具备规定性能的电缆（请参见章节电缆和信号（参见第 61 页）），并注意下列电磁兼容性规范。

电磁兼容性措施	目标
请勿将开关元件装入电机电缆或编码器电缆。	减少干扰耦合。
电机电缆与信号电缆之间至少有 20 cm (7.87 in) 的间距，或者用屏蔽板将电机电缆和信号线隔开。	减小彼此间的干扰耦合。
为长电缆使用电位平衡电缆。	减小电缆屏蔽层的电流。
在没有分离位置的情况下敷设电机电缆和编码器电缆。 ¹⁾	减少干扰耦合。
(1) 如果安装时必须截断一根电缆，必须通过屏蔽连接在截断处将电缆和金属机壳连接。	

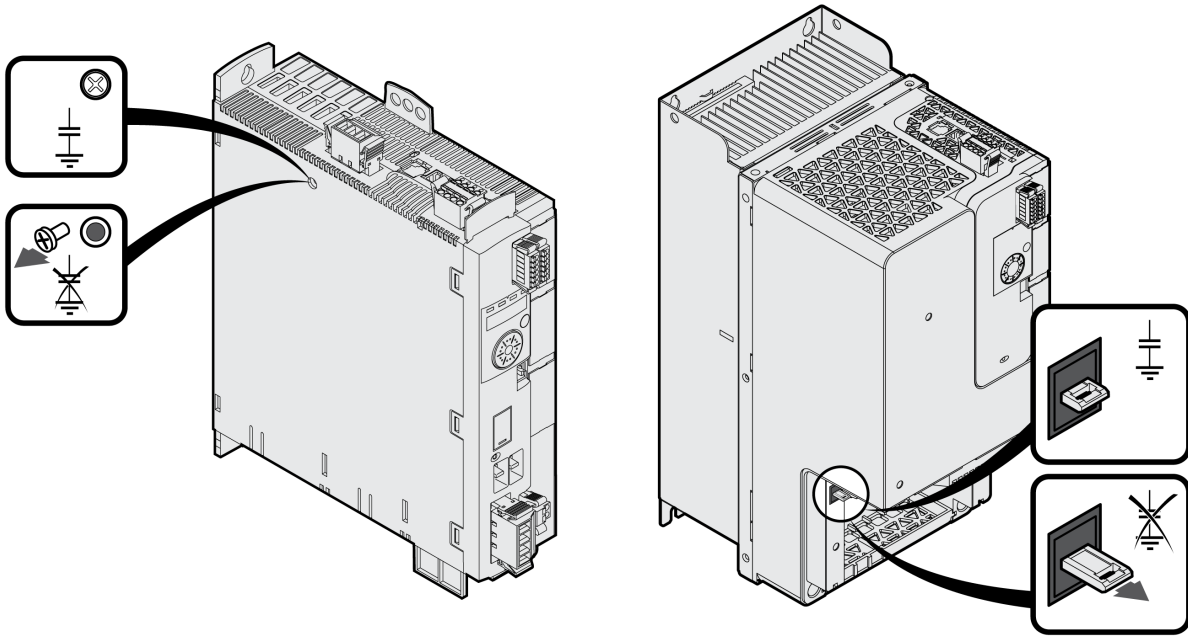
改进 EMV 性能的其他措施

根据具体的应用，可通过以下措施改善依赖于 EMC 的值：

电磁兼容性措施	目标
使用电源扼流圈	减小电源谐波振荡、延长产品使用寿命。
使用外部电源滤波器	提高电磁兼容性极限值。
在封闭的屏蔽增加的开关柜中装配	提高电磁兼容性极限值。

Y 电容器关闭

内部 Y 电容器的接地连接可以断开（关闭）。在通常情况下，不必关闭 Y 电容器的接地连接。



LXM32•U45 ... LXM32•D72时：

卸下螺栓即可关闭 Y 电容器。存放好螺栓，以便在必要时重新激活 Y 电容器。

LXM32•D85和LXM32•C10：

拉动开关即可关闭 Y 电容器。

如果关闭了 Y 电容器，电磁兼容性极限值将不再适用。

第3.2节

电缆和信号

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
电缆 - 一般说明	62
所需电缆一览表	63
电缆规格	64
逻辑类型	67
可配置输入和输出	68

电缆 - 一般说明

电缆适用性

电缆不得被扭绞、拉伸、挤压或者折弯。请始终根据电缆规格使用电缆。请注意适宜性，例如：

- 适合于牵引链应用
- 温度范围
- 化学稳定性
- 布成明线
- 地下布线

连接屏蔽

可以通过下述方法来连接屏蔽：

- 机电电缆：机电电缆的屏蔽线固定在交流伺服驱动设备下方的接地夹上
- 其它电缆：屏蔽线敷设在本设备下面的屏蔽连接器上
- 另一种方法：例如通过接地夹和母线连接屏蔽。

等电位连接导线

电位差可能会在电缆屏蔽上引起超过容许极限的电流。使用等电位连接导线以减小电缆屏蔽上的电流。电位补偿线必须按最高补偿电流设计。

⚠ 警告
<p>意外动作</p> <ul style="list-style-type: none"> • 将所有快速 I/O 信号、模拟量 I/O 信号和通讯信号的电缆屏蔽层在一个点处接地。¹⁾ • 路由通讯电缆和 I/O 电缆与电源电缆分离。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

¹⁾ 如果连接到等电位接地平面，并且该等电位接地平面的尺寸有助于避免电缆屏蔽层在电源系统短路电流下受损，则可以执行多点接地。

依据铺设方式的导线横截面

下面将针对两种常用的铺设方式说明导线横截面：

- 铺设方式 B2：
将电缆置于线管或可以打开的安装道中
- 铺设方式 E：
电缆置于敞开的电缆桥架上

横截面，单位为 mm ² (AWG)	B2 安装法下的载流容量，单位为 A ⁽¹⁾	E 安装法下的载流容量，单位为 A ⁽¹⁾
0.75 (18)	8.5	10.4
1 (16)	10.1	12.4
1.5 (14)	13.1	16.1
2.5 (12)	17.4	22
4 (10)	23	30
6 (8)	30	37
10 (6)	40	52
16 (4)	54	70
25 (2)	70	88

(1) 这些值根据 IEC 60204-1 在以下条件下测得：连续运行、铜导线和 40 °C (104 °F) 环境温度。有关更多信息，请参阅 IEC 60204-1。该表格是本标准的摘录，也显示了不适用于本产品的导线横截面。

注意电缆堆积时的减额因素以及针对其他环境条件的修正因素 (IEC 60204-1)。

导线必须具有足够大的截面，以便能够触发上一级的熔断器。

如果电缆较长，则可能需要使用更大的导线横截面，以减少能量损耗。

所需电缆一览表

下面的一览表介绍了所需电缆的特性。请您使用组合式电缆，以尽量减少布线错误。预组合式电缆请参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。如果要根据 UL 508C 的规定使用本产品，则必须满足章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 51 页) 中列举的条件。

	最大长度	最小截面	已屏蔽，两端接地	双绞线	PELV
控制系统电源	-	0.75 mm ² (AWG 18)			必需
STO 安全功能 ⁽¹⁾	-	0.75 mm ² (AWG 18)	(1)		必需
输出级电源	-	_(2)			
电机相位	_(3)	_(4)	必需		
外部制动电阻器	3 m (9.84 ft)	同输出级电源	必需		
电机编码器	100 m (328.01 ft)	6 * 0.14 mm ² + 2 * 0.34 mm ² (6 * AWG 24 + 2 * AWG 20)	必需	必需	必需
A/B 信号	100 m (328.08 ft)	0.25 mm ² (AWG 22)	必需	必需	必需
PULSE/DIR 信号	100 m (328.08 ft)	0.14 mm ² (AWG 24)	必需	必需	必需
CW/CCW 信号	100 m (328.08 ft)	0.14 mm ² (AWG 24)	必需	必需	必需
ESIM	100 m (328.08 ft)	0.14 mm ² (AWG 24)	必需	必需	必需
数字输入/输出	30 m (98.43 ft)	0.14 mm ² (AWG 24)			必需
PC, 调试界面	20 m (65.62 ft)	0.14 mm ² (AWG 24)	必需	必需	必需
<p>(1) 请注意安全要求 (受保护的电缆安装)，请参阅章节安全功能 STO ("Safe Torque Off") (参见第 79 页)。 (2) 参见 连接主电源 (CN1) (参见第 111 页) (3) 长度取决于要求的线路连接干扰的极限值。 (4) 参见连接电机相线和抱闸 (CN10 和 CN11) (参见第 102 页)</p>					

电缆规格

使用预集束的电缆有助于将布线错误最小化。参见配件与备件 (参见第 585 页)一章。

原装附件具有以下特性：

带插头的电机电缆

VW3...		M5100R...	M5101R...	M5102R...	M5103R...	M5105R...	M5104R...
电缆包皮，绝缘		PUR 橙色 (RAL 2003)，TPM	PUR 橙色 (RAL 2003)，聚丙烯 (PP)				
电源线电容 线/线 线/屏蔽	pF/m pF/m	80 145	80 135	80 150	90 150	85 150	100 160
(屏蔽的)触点数		(4 x 1 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²))	(4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²))
电机侧插头		8 针圆形 Y-TEC	8 针圆形 M23		8 针圆形 M40		
驱动器侧插头		开放					
电缆直径	mm (in)	11 ± 0.3 (0.43 ± 0.01)	12 ± 0.2 (0.47 ± 0.01)	14.3 ± 0.3 (0.55 ± 0.01)	16.3 ± 0.3 (0.64 ± 0.01)	18.8 ± 0.4 (0.74 ± 0.02)	23.5 ± 0.6 (0.93 ± 0.02)
固定安装方式下的最小弯曲半径		电缆直径的 10 倍		电缆直径的 5 倍			
活动安装方式下的最小弯曲半径		电缆直径的 10 倍		电缆直径的 7.5 倍		电缆直径的 10 倍	
额定电压 电机相位 抱闸	V V	1000 1000	600 300				
最大可订购长度	m (ft)	25 (82)		75 (246)			
固定安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-40 ... 80 (-40 ... 176)					
活动安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-20 ... 60 (-4 ... 140)		-20 ... 80 (-4 ... 176)			
证书 / 合规声明		CE, DESINA					

不带插头的电机电缆

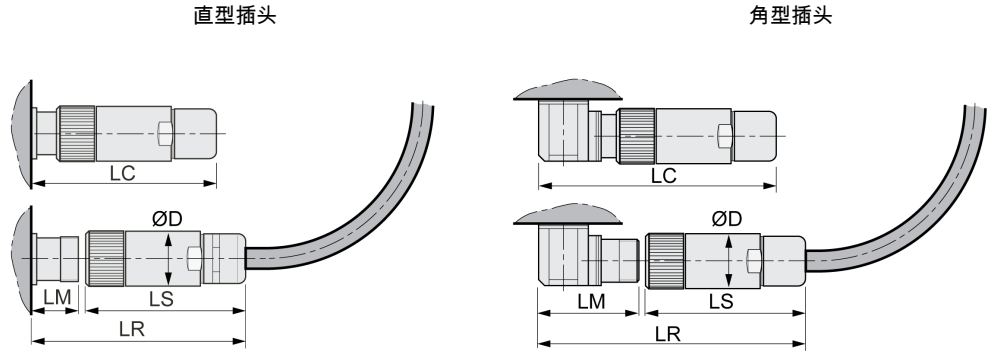
VW3...		M5300R...	M5301R...	M5302R...	M5303R...	M5305R...	M5304R...
电缆包皮，绝缘		PUR 橙色 (RAL 2003)，TPM	PUR 橙色 (RAL 2003)，聚丙烯 (PP)				
电源线电容 线/线 线/屏蔽	pF/m pF/m	80 145	80 135	80 150	90 150	85 150	100 160
(屏蔽的)触点数		(4 x 1 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²))	(4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²))	(4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²))
电机侧插头		开放					
驱动器侧插头		开放					
电缆直径	mm (in)	11 ± 0.3 (0.43 ± 0.01)	12 ± 0.2 (0.47 ± 0.01)	14.3 ± 0.3 (0.55 ± 0.01)	16.3 ± 0.3 (0.64 ± 0.01)	18.8 ± 0.4 (0.74 ± 0.02)	23.5 ± 0.6 (0.93 ± 0.02)
固定安装方式下的最小弯曲半径		电缆直径的 10 倍		电缆直径的 5 倍			

VW3...		M5300R...	M5301R...	M5302R...	M5303R...	M5305R...	M5304R...
活动安装方式下的最小弯曲半径		电缆直径的 10 倍	电缆直径的 7.5 倍			电缆直径的 10 倍	
额定电压 电机相位 抱闸	V	1000 1000	600 300				
最大可订购长度	m (ft)	100 (328)					
固定安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-40 ... 80 (-40 ... 176)					
活动安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-20 ... 60 (-4 ... 140)	-20 ... 80 (-4 ... 176)				
证书 / 合规声明		CE, c-UR-us, DESINA					

带和不带插头的编码器电缆

VW3...		M8100R...	M8102R...	M8222R...
电缆包皮, 绝缘		PUR 绿色 (RAL 6018), 聚丙烯 (PP)		
电容	pF/m	大约 135 (线/线)		
(屏蔽的) 触点数		$(3 \times 2 \times 0.14 \text{ mm}^2 + 2 \times 0.34 \text{ mm}^2)$		
电机侧插头		12 针圆形 Y-TEC	12 针圆形 M23	开放
驱动器侧插头		10 针 RJ45	10 针 RJ45	开放
电缆直径	mm (in)	6.8 ± 0.2 (0.27 ± 0.1)		
最小弯曲半径	mm (in)	68 (2.68)		
额定电压	V	300		
最大可订购长度	m (ft)	25 (82)	75 (246)	100 (328)
固定安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-40 ... 80 (-40 ... 176)		
活动安装方式下的允许工作温度范围	°C (°F)	-20 ... 80 (-4 ... 176)		
证书 / 合规声明		DESINA		c-UR-us, DESINA

插头间隙预留



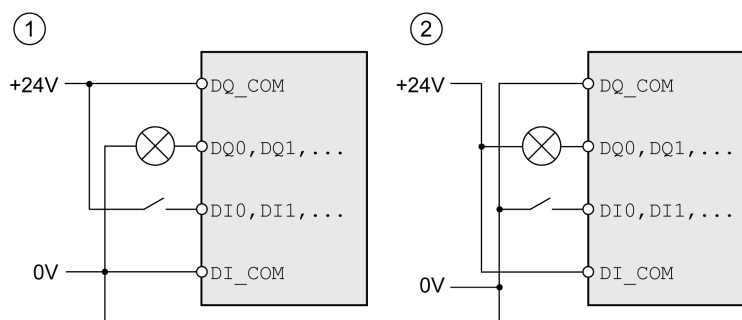
尺寸		电机插头直型		编码器插头直型
		M23	M40	M23
D	mm (in)	28 (1.1)	46 (1.81)	26 (1.02)
LS	mm (in)	76 (2.99)	100 (3.94)	51 (2.01)
LR	mm (in)	117 (4.61)	155 (6.1)	76 (2.99)
LC	mm (in)	100 (3.94)	145 (5.71)	60 (2.36)
LM	mm (in)	40 (1.57)	54 (2.13)	23 (0.91)

尺寸		电机插头角型			编码器插头角型	
		Y-TEC	M23	M40	Y-TEC	M23
D	mm (in)	18.7 (0.74)	28 (1.1)	46 (1.81)	18.7 (0.74)	26 (1.02)
LS	mm (in)	42 (1.65)	76 (2.99)	100 (3.94)	42 (1.65)	51 (2.01)
LR	mm (in)	100 (3.94)	132 (5.2)	191 (7.52)	100 (3.94)	105 (4.13)
LC	mm (in)	89 (3.50)	114 (4.49)	170 (6.69)	89 (3.50)	89 (3.5)
LM	mm (in)	58 (2.28)	55 (2.17)	91 (3.58)	58 (2.28)	52 (2.05)

逻辑类型

概述

本产品的数字输入端和输出端可以布线用于正逻辑或负逻辑。



逻辑类型	激活状态
(1) 正逻辑	输出端输出电流 (源极输出) 电流流到输入端 (漏极输入)
(2) 负逻辑	输出端吸引电流 (漏极输出) 电流从输入端流出 (源极输入)

信号输入端有极性反接保护，输出端有短路保护。输入和输出之间进行了功能隔离。
当使用逻辑类型负逻辑时，会将信号接地短路识别为接通状态。

⚠ 警告

意外动作

请确保信号短路不会触发意外操作。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

选择逻辑类型

逻辑类型通过 DI_COM 和 DQ_COM 的布线进行确定。逻辑类型对传感器的布线与控制有直接影响，因此在进行设计时必须对用途有所了解，彻底弄清楚为何要如此设置。

特殊情况：STO 安全功能

STO 安全功能的输入端 (输入端 STO_A 和 STO_B) 逻辑类型设计为正逻辑。

可配置输入和输出

本产品具有数字输入端和输出端，分别对应信号输入功能和信号输出功能。根据运行模式，这些输入端和输出端有定义的标准配置。这种配置可以根据顾客设备的需要进行调整。更多信息参见章节 数字输入和输出 (参见第 207 页)。

第3.3节

电源

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
剩余电流动作保护器	70
共用 DC 总线	71
电源扼流圈	72

剩余电流动作保护器

本驱动器的保护性接地导线中可能产生直流。若规定使用剩余电流动作保护器 (RCD / GFCI) 或故障电流监控装置 (RCM) 来防止发生直接或间接接触，必须使用特定类型。

警告

直流可能被引入到保护性接地导线中

- 对于连接到相线和中性导线的单相驱动器，使用 A 型残余电流设备 (RCD / GFCI) 或残余电流监控器 (RCM)
- 请针对三相驱动放大器和未连接相线和中性导线的单相驱动放大器使用 B 型剩余电流动作保护器 (RCD / GFCI) 或故障电流监控装置 (RCM)。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

使用剩余电流动作保护器时的其他条件：

- 在加电那一刻，驱动器泄漏电流激增。请选择剩余电流动作保护器 (RCD / GFCI) 或具有响应延迟的残余电流监控装置 (RCM)。
- 必须对高频电流进行过滤。

共用 DC 总线

功能原理

多个仪器的 DC 总线接口可连接，以充分利用能量。如果一台设备缓慢制动，共用DC总线上的另一台设备可以使用制动所产生的能量。当别的仪器必须接受供电网的能量时，若无共用 DC 总线，则制动电阻器中的制动能量将转换为热量。

共用 DC 总线的另一个优点是，多个仪器可共用一个外部制动电阻器。单独的外部制动电阻器数量可由对共同的外部制动电阻器的合适的设计来减少。

这一信息以及其他相关信息见驱动器的“共用 DC 总线应用说明”。如要使用共用 DC 总线，需首先阅读“共用 DC 总线应用说明”，知悉重要的安全相关信息。

使用要求

有关通过 DC 总线并联多个设备的要求和限制值，请参阅驱动器的“共用 DC 总线应用说明”（见 <http://www.schneider-electric.com>）。若有关于应用说明的疑问和问题请联系当地的 Schneider Electric 销售办公室。

电源扼流圈

在下列运行条件下必须使用电源扼流圈：

- 在低阻抗的供电网络中运行（供电网络的短路电流大于章节技术参数（参见第 23 页）上规定的短路电流）。
- 当没有电源扼流圈的驱动放大器额定功率过小时。
- 当连接在带有无功电流补偿器的电源上工作时。
- 用来改善电源输入端上的功率因数，并减小电源扰动。

一个电源扼流圈上可以连接多个设备。此时必须注意扼流器的额定电流。

低阻抗供电网络会在电源输入端产生电流高次谐波。很高的电流谐波也会使内部 DC 总线电容承受极大负荷。DC 总线电容的负荷对设备使用寿命有很大影响。

第3.4节

制动电阻器额定值

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
内部制动电阻	74
外部制动电阻器	75
参数选择帮助	76

内部制动电阻

驱动放大器配有一个吸收制动能量的内部制动电阻。

动态应用中需要使用制动电阻器。减速期间，动能转换成电机中的电能。电能会增大 DC 总线电压。制动电阻器在超过定义的阈值时激活。制动电阻器将电能转换成热量。如果需要执行高动态减速，必须调整制动电阻器，使其适应系统需求。

如果制动电阻器的规格不够，则可能导致 DC 总线过压。DC 总线过压会导致输出级被禁用。电机不在主动减速。

警告

意外动作

- 在最大负载条件下执行调试，由此确认制动电阻器的规格是否足够。
- 确保制动电阻器的参数设置正确。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

外部制动电阻器

当必须对电机进行紧急制动且内部制动电阻器无法再吸收多余的制动能量时，就需要使用外部制动电阻器。

在运行中，制动电阻温度可能会升高到 250°C (482°F) 以上。

警告

高温表面

- 确保隔离高温的制动电阻器。
- 制动电阻器近旁不得出现易燃部件或热量敏感性部件。
- 在最大负载条件下执行调试，由此确认散热是否充分。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

监测

本设备监测制动电阻的功率。可以读取制动电阻的负载状况。

外部制动电阻的输出端有短路保护。该设备不监测外部制动电阻的接地短路。

选择外部制动电阻

外部制动电阻的尺寸取决于所需的峰值功率和持续功率。

电阻值 R 可从所需峰值功率和 DC 总线电压算出。

$$R = \frac{U^2}{P_{\max}}$$

R = 电阻值，单位 Ω

U = 制动电阻开关阈，单位 V

P_{max} = 所需峰值功率，单位 W

如果要在一个驱动放大器上连接两个或者多个制动电阻，请注意以下条件：

- 所有连接的制动电阻的总电阻值必须符合允许的电阻值规定。
- 制动电阻可并联或串联连接。只允许并联具有相同电阻值的制动电阻，以使制动电阻均匀承受负荷。
- 所有连接的制动电阻的总持续功率必须大于或等于实际需要的持续功率。

只能使用专门为制动电阻的电阻器。合适的制动电阻参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。

外部制动电阻的安装和调试

通过一个参数实现内部制动电阻和外部电阻之间的切换。

配件中所列出的外部制动电阻附带有一张说明表，其中有关于安装的详细说明。

参数选择帮助

选择参数时要计算吸收制动能量的分量。

如果需要吸收的动能超过可能的内部能耗总和，则需要使用外部制动电阻。

内部能量吸收

通过以下机理计算在系统内部吸收制动能量：

- DC 总线电容器 E_{var}
- 内部制动电阻器 E_I
- 驱动装置 E_{el} 的电损耗
- 驱动装置 E_{mech} 的机械损耗

能耗数值 E_{var} 请参见章节制动电阻 (参见第 45 页)。

内部制动电阻

内部标准制动电阻的能量吸收主要有两个特性参数：

- 恒定功率 P_{PR} 表示在制动电阻不过载的情况下，能够连续导出多少能量。
- 最大能量 E_{CR} 用来限制瞬间可导出的、较高的功率。

如果在一定时间内超过了恒定功率，制动电阻就必须有相应长的时间保持无负荷状态。

有关内部制动电阻的特征参数 P_{PR} 和 E_{CR} ，请参见章节 制动电阻 (参见第 45 页)。

电损耗 E_{el}

传动系统的电损耗 E_{el} 可从驱动放大器的峰值功率估算出。当典型效率为 90% 时，最大损耗大约为峰值功率的 10%。如果减速时流过的电流较小，则损耗功率也会相应降低。

机械损耗 E_{mech}

机械损耗是因设备运行过程中所出现的摩擦而产生的。如果设备在没有驱动力的情况下停止运动所需的时间比制动设备所需的时间长得多，则可以忽略机械损耗。从负载力矩和电机应开始进入停止状态时的速度就可以算出机械损耗。

示例值

制动具有下列数据的电机：

- 起始转速： $n = 4000 \text{ min}^{-1}$
- 转子惯量： $J_R = 4 \text{ kgcm}^2$
- 负载惯量： $J_L = 6 \text{ kgcm}^2$
- 驱动放大器： $E_{var} = 23 \text{ Ws}$, $E_{CR} = 80 \text{ Ws}$, $P_{PR} = 10 \text{ W}$

通过下式算出需要吸收的能量：

$$E_B = \frac{1}{2} J \cdot \left[\frac{2\pi n}{60} \right]^2$$

$E_B = 88 \text{ Ws}$ 。电损耗和机械损耗将被忽略。

在本例中，DC 总线电容器吸收了 $E_{var} = 23 \text{ Ws}$ (具体数值取决于设备类型)。

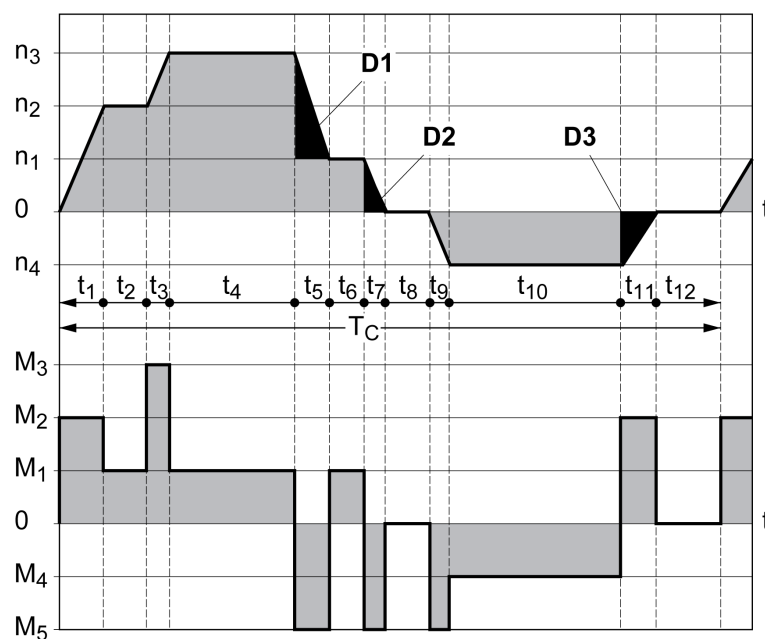
内部制动电阻必须吸收其余的 65 Ws 。该电阻可以吸收 $E_{CR} = 80 \text{ W}$ 的动量。如果对负载进行一次制动，内部制动电阻便足以应付。

如果要循环重复制动过程，则必须考虑恒定功率。如果循环时间大于需吸收的能量 E_B 与恒定功率 P_{PR} 之比，则内部制动电阻就足以应付。当频繁制动时，内部制动电阻将不再够用。

在该例子中， E_B/P_{PR} 的比率为 8.8 s 。如果循环时间较短，则需要使用外部制动电阻。

确定外部制动电阻的参数

用于确定制动电阻参数的特性曲线



这两条特性曲线也可在确定电机参数时使用。需要加以考虑的特性曲线区段通过符号 D_i ($D_1 \dots D_3$) 进行标示。

若要计算恒定减速度条件下的能量，必须知道总转动惯量 J_t 。

$$J_t = J_m + J_c$$

J_m : 电机惯量 (带抱闸)

J_c : 负载惯量

每一段延迟区段的能量计算方法如下：

$$E_i = \frac{1}{2} J_t \cdot \omega_i^2 = \frac{1}{2} J_t \cdot \left[\frac{2\pi n_i}{60} \right]^2$$

从中得出区段 (D_1) ... (D_3):

$$E_1 = \frac{1}{2} J_t \cdot \left[\frac{2\pi}{60} \right]^2 \cdot \left[n_3^2 - n_1^2 \right]$$

$$E_2 = \frac{1}{2} J_t \cdot \left[\frac{2\pi n_1}{60} \right]^2$$

$$E_3 = \frac{1}{2} J_t \cdot \left[\frac{2\pi n_4}{60} \right]^2$$

单位： E_i 为 Ws (瓦秒)； J_t 为 kgm^2 ； ω 为弧度； n_i 为转/分钟。

设备的能量吸收容量 E_{var} (不考虑制动电阻) 请参见技术参数。

继续进行计算时，仅考虑区段 D_i ，其能量 E_i 超过本设备的吸收容量。多余的能量 E_{Di} 必须通过制动电阻导出。

用以下公式计算 E_{Di} ：

$$E_{Di} = E_i - E_{var} \text{ (Ws)}$$

每一次机器循环的恒定功率 P_c 计算如下：

$$P_c = \frac{\sum E_{Di}}{\text{循环时间}}$$

单位： P_c [W]； E_{Di} [Ws]；循环时间 T [s]

分两个步骤进行选择：

- 如果以下条件均得到满足，则说明内部制动电阻足够用：
 - 制动过程中的最大能量必须小于制动电阻所能吸收的峰值能量： $(E_{Di}) < (E_{Cr})$ 。
 - 不得超出内部制动电阻的持续功率： $(P_c) < (P_{Pr})$ 。
- 如果未满足条件，则必须使用能够满足条件的外部制动电阻。

外部制动电阻的订货数据请参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。

第3.5节

安全功能

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
依据	80
定义	83
功能	84
关于使用安全功能的要求	85
应用示例 STO	87

依据

安全功能

自动化和安全技术是两个密切相关的领域。通过集成安全功能和安全模块，复杂的自动化解决方案的设计、安装及运行均可得到简化。

安全技术要求通常均和具体应用有关。此外，要求还取决于应用中的风险和潜在危险以及适用的法规。机器安全设计的宗旨在于人身保护。带电控驱动器的机器的相关风险主要源自机器运动件和电本身。

只有用户、机器制造商或系统集成商才知道机器应用设计中所实现的各种状况和因素。因此，也只有这些人才能确定合适的自动化设备及相关的安全和联锁装置，并确保这些设备和装置的有效使用。

警告

不符合安全功能要求

- 在风险分析中明确要实施的要求和措施。
- 确保您的安全相关应用符合相应的安全规范和标准。
- 确保（根据相应的行业标准）制定了相应的程序和措施，以帮助避免机器操作时发生危险情况。
- 在存在人员和/或设备危害的地方，使用相应的安全联锁装置。
- 检查所有安全相关功能，并进行全面的应用测试。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

危险与风险分析

IEC 61508 标准“与安全相关的电气/电子/可编程电子系统的功能安全性”所定义的就是系统的安全问题。标准所考虑的不仅仅是某一安全系统的单个功能单元，而是将一条功能链（例如从传感器、逻辑处理单元直至执行机构）的全部元件作为一个整体来看待。这些元件所构成的整体必须满足相应安全集成等级的要求。

标准 IEC 61800-5-2“可调转速的电气功率驱动系统 – 安全要求 – 功能安全”是一个产品标准，它对驱动放大器的安全要求做出了规定。此外，该标准还定义了驱动放大器的安全功能。

必须根据系统配置和使用对系统开展危险与风险分析（例如，根据 EN ISO 12100 或 EN ISO 13849-1）。在机器设计以及随后的安全相关设备和安全相关功能的应用中，必须考虑这些分析结果。分析结果可能与本文档或相关文档中的应用示例存在偏差。例如，有可能需要额外的安全元件。原则上，应首要考虑危险与风险分析的结果。

警告

意外动作

- 执行危害和风险分析，明确相应的安全完整性级别，并基于所有适用标准明确您具体应用应达到的所有其他安全要求。
- 确保在机器设计期间进行了危害和风险分析并且符合 EN/ISO 12100 的要求。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

EN ISO 13849-1（机器的安全 - 安全相关的控制系统部件 - 第 1 部分：设计通则）描述了用于选择和设计控制系统有关安全的部件的叠动过程，其目标是将机器的风险减小到可接受的地步。

如要根据 EN ISO 12100 执行风险评估和分析降低，请执行以下步骤：

1. 明确机器边界。
2. 明确与机器相关的风险。
3. 审查风险。
4. 评估风险。
5. 通过以下方式最大程度降低风险：
 - 本质安全设计
 - 使用保护设备
 - 遵循用户说明（请参阅 EN ISO 12100）
6. 通过互动交流设计安全相关的控制器部件 (SRP/CS, Safety-Related Parts of the Control System)。

如要通过互动交流设计安全相关的控制器部件，请执行以下步骤：

步骤	操作
1	明确通过 SRP/CS (Safety-Related Parts of the Control System) 执行的必要安全功能。
2	确定每个安全功能的所需特性。
3	确定所需的性能等级 PL_r 。
4	明确执行安全功能的安全相关部件。
5	明确上述安全相关部件的性能等级 PL。
6	检查安全功能的性能等级 PL ($PL \geq PL_r$)。
7	检查是否达到所有相关要求 (检验)。

其他信息见 www.schneider-electric.com。

Safety Integrity Level (SIL)

标准 IEC 61508 规定了 4 个安全完整性等级 (Safety Integrity Level (SIL))。安全完整性等级 SIL1 是最低等级，安全完整性等级 SIL4 是最高等级。确定应用所需的安全完整性等级的基础是基于危险和风险分析对潜在的危險进行评估。由此可推断出相关功能链是否必须具有安全功能，以及何种潜在的危險必须消除。

Average Frequency of a Dangerous Failure per Hour (PFH)

为了保证安全相关系统的持续性能，IEC 61508 标准根据相应的安全完整性等级 (Safety Integrity Level (SIL)) 规定了各种衡量等级，旨在规避和控制故障。所有组件均必须进行概率分析，以便对所采取之故障控制措施的有效性加以评估。测定的是每小时发生危险性故障失效的平均频率 (Average Frequency of a Dangerous Failure per Hour (PFH))。这就是在一小时之内，某一安全系统因失灵而引起危險且无法继续执行功能的频率。每小时发生危险性故障失效的平均频率 (视安全完整性等级而定) 不得超过整个安全系统的特定值。可将某一功能链的单个 PFH 值合并计算。结果不得超过标准中所规定的最大值。

SIL	高要求率或者连续要求条件下的 PFH
4	$\geq 10^{-9} \dots < 10^{-8}$
3	$\geq 10^{-8} \dots < 10^{-7}$
2	$\geq 10^{-7} \dots < 10^{-6}$
1	$\geq 10^{-6} \dots < 10^{-5}$

Hardware Fault Tolerance (HFT)和Safe Failure Fraction (SFF)

根据安全系统的安全完整性等级 (Safety Integrity Level (SIL))，IEC 61508 标准要求达到一定的硬件容错性 (Hardware Fault Tolerance (HFT)) 和非危险性故障失效比率 (Safe Failure Fraction (SFF))。硬件容错性是安全系统的一种属性，即尽管存在某个或者多个硬件故障，仍然可以执行所要求的功能。安全系统的非危险性故障失效比率指的是非危险性故障失效率与安全系统总故障失效率之比。依据 IEC 61508，某一安全系统能够达到的最高安全完整性等级，由硬件容错性和安全系统的非危险性故障失效比率共同决定。

IEC 61800-5-2 区分了两种类型的子系统 (A 型子系统、B 型子系统)。根据安全部件标准中定义的原则区分两种类型。

SFF	HFT 类型 A - 子系统			HFT 类型 B - 子系统		
	0	1	2	0	1	2
<60 %	SIL1	SIL2	SIL3	---	SIL1	SIL2
60 ... <90 %	SIL2	SIL3	SIL4	SIL1	SIL2	SIL3
90 ... <99 %	SIL3	SIL4	SIL4	SIL2	SIL3	SIL4
≥ 99 %	SIL3	SIL4	SIL4	SIL3	SIL4	SIL4

故障规避测量

规范、硬件和软件中的系统性故障以及安全系统的使用故障和检修故障必须尽可能加以避免。为了满足这些要求，IEC 61508 指定了多种故障防范措施，这些措施必须根据相应的安全完整性等级 (Safety Integrity Level (SIL)) 来实施。这些故障防范措施必须伴随安全系统的整个寿命周期，即从设计一直到安全系统停止使用。

维护计划和安全功能计算的数据

必须定期对安全功能进行检查。时间间隔取决于整个系统的危险及风险分析。最短间隔为 1 年 (依据 IEC 61508 为高使用率) 。

使用如下 STO 安全功能的数据用于维护计划和安全功能的计算：

安全功能 STO 的寿命 (IEC 61508) ⁽¹⁾	年	20
SFF (IEC 61508) Safe Failure Fraction	%	90
HFT (IEC 61508) Hardware Fault Tolerance 类型 A 零件系统		1
安全完整性等级 IEC 61508 IEC 62061		SIL3 SILCL3
PFH (IEC 61508) Probability of Dangerous Hardware Failure per Hour	1/h (FIT)	$1 \cdot 10^{-9}$ (1)
PL (ISO 13849-1) Performance Level		e (分类3)
MTTF _d (ISO 13849-1) Mean Time to Dangerous Failure	年	>100
DC (ISO 13849-1) Diagnostic Coverage	%	90
(1) 请参阅章节寿命安全功能 STO (参见第 609 页).		

更多数据可按需从您的 Schneider Electric 联络人处获取。

eSM安全模块的数据请参见本产品手册中的安全模块一章。

定义

安全功能“Safe Torque Off”STO

集成的安全功能 STO (IEC 61800-5-2) 允许在不需要外部电源接触器的情况下根据 IEC 60204-1 执行 0 类停机。执行 0 类停机时，不需要中断电源电压。由此减少系统费用和响应时间。

0 类停机 (IEC 60204-1)

在执行 0 类停机 (Safe Torque Off, STO) 时，驱动器惯性滑动至停止 (前提是没有相反的外力)。STO 安全相关功能旨在帮助避免意外启动，不会停止电机，因此类似于 IEC 60204-1 所述的非助力式停机。

在存在外部影响的情况下，惯性滑行时间取决于所使用的部件的物理特性 (如重量、转矩、摩擦等)，并且必须采用附加措施 (如机械制动器) 来规避任何可能出现的风险。也就是说，如果可能造成人身伤害或设备损坏，则必须采取相应的措施。

警告

意外动作

- 确保在轴/机器惯性滑行期间，人员或材料不会受到危害。
- 在惯性滑行期间，不得进入操作区域。
- 确保在惯性滑行期间，外人无法进入操作区域。
- 在存在人员和/或设备危害的地方，使用相应的安全联锁装置。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

1 类停机 (IEC 60204-1)

对于 1 类停机 (Safe Stop 1, SS1)，必须通过控制系统，或者利用专门的功能性安全相关设备，来启动受控制的停机。1 类停机是一种受控式停机，可通过启动机器的执行器来实现停机。

控制/安全相关系统执行的受控式停机与安全无关，也不受到监控，因此在断电或检测到错误的情况下，不会像所定义的那样表现。必须使用带安全相关延迟功能的外部安全相关开关设备来实现安全性。

功能

通过产品中集成的 STO 安全功能，可以实现停机类型 0“急停” (IEC 60204-1)。利用经认可的附加急停机安全继电器模块，还能够实施 1 类停机。

功能原理

STO 安全功能是通过两个冗余信号输入端触发的。两个信号输入端布线必须相互分离。

如果两个信号输入中一者的电平为 0，则触发安全功能 STO。输出级被禁用。然后电机就不会再产生转矩，并且在没有制动的情况下停止转动。检测到故障级别为 3 的错误。

如果其他输出端电平在一秒钟之内同样变为 0，则故障级别为 3。如果其他输出端电平在一秒钟之间未变为 0，则故障等级变为 4。

关于使用安全功能的要求

STO安全功能 (Safe Torque Off) 不会将DC总线置于无压状态。安全功能 STO 仅移除电机电源。驱动器的 DC 总线电压和电源电压仍然存在。

⚠️ ⚠️ 危险
<p>谨防触电</p> <ul style="list-style-type: none"> 不得将安全功能 STO 功能用于其他任何非既定用途。 使用合适的开关 (其不为安全功能 STO 的电路组成部分) 来断开驱动器与电源的连接。 <p>如果不遵守这些说明, 将会导致死亡或严重伤害。</p>

在触发 STO 安全功能后, 电机就不会再产生转矩, 并且在没有制动的情况下停止转动。

⚠️ 警告
<p>意外动作</p> <p>如果惯性滑行不符合具体应用的减速要求, 则安装专用主刹车。</p> <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

逻辑类型

STO 安全功能的输入端 (输入端 STO_A 和 STO_B) 逻辑类型设计为正逻辑。

抱闸和安全功能 STO

当STO安全功能被触发时, 将立即禁用输出级。抱闸关闭需要一定的时间。如有垂直轴或外部作用力, 则可能需要采取辅助措施 (例如使用主刹车), 从而使负荷停止运动。

⚠️ 警告
<p>负荷物掉落</p> <p>使用安全功能 STO 时, 确保所有负荷物都牢牢静止。</p> <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

如果悬挂/牵拉负载的悬架是机器的安全目标, 那么可以通过使用适当的外部制动器作为安全相关措施, 来实现此目标。

⚠️ 警告
<p>意外轴运动</p> <ul style="list-style-type: none"> 不得将内部抱闸用作安全相关措施。 只能将经认证的外部制动器用作安全相关措施。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

注意: 驱动器自身不具备用于连接外部制动器以作为安全相关措施的安全相关输出。

意外重启


为了防止因电压恢复而出现电机意外重新启动 (例如在停电之后), 参数 I0_AutoEnable 必须设定为“off”。

此外, 请确保主控制系统不得触发意外重新启动。

⚠️ 警告
<p>意外动作</p> <p>当输出级自动启用在您的应用中意味着威胁时, 将参数 I0_AutoEnable 设置为“off”。</p> <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

使用安全功能的防护级

必须确保导电物质无法进入产品（污染等级 2）。导电的污染物可能会导致安全功能失效。

 警告
安全功能不可用 确保导电物质（水、受污染的或浸渍的油、金属碎屑等）无法进入驱动器。 不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

防护式布线

如果与安全相关的信号线出现短路或者横向短路，且无法被串联的设备识别，就必须依据 ISO 13849-2 标准采用防护式布线。

如果不采用防护式布线，安全功能的两个信号线（两个通道）可能由于电缆受损而与外部电压连接。如果这两个通道与外部电压连接，安全功能就失效。

ISO 13849-2 描述了安全相关信号用电缆的受保护电缆安装。必须防止 STO 安全功能的信号电缆受到外来电压影响。带有接地连接的屏蔽能够阻止外来电压靠近 STO 安全功能的信号。

接地回路可能导致机器出现问题。仅一端连接的屏蔽已足够充当接地连接，不会形成接地回路。

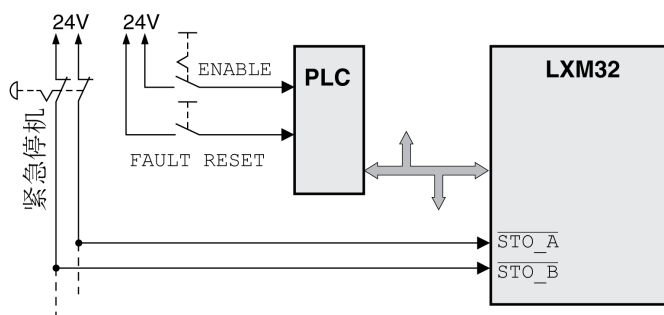
- 请为 STO 安全功能的信号使用屏蔽电缆。
- 勿将 STO 安全功能信号电缆用于其它信号。
- 在一端对屏蔽进行连接。

应用示例 STO

停机类型 0 示例

在没有紧急停机安全继电器模块的情况下使用 0 类停机。

停机类型 0 示例



在本例中，急停的激活导致类别 0 的停机。

当两个信号输入端上同时（时间偏差小于 1 s）为 0 电平时，将触发 STO 安全功能。输出级被禁用并发出故障级别 3 的故障信息。然后电机就不会再产生转矩。

当在触发安全功能 STO 时电机没有停机，电机将受到这个时刻的物理力（重力，摩擦等等）的影响减速，直到大概停下。

警告

意外动作

如果惯性滑行不符合具体应用的减速要求，则安装专用主刹车。

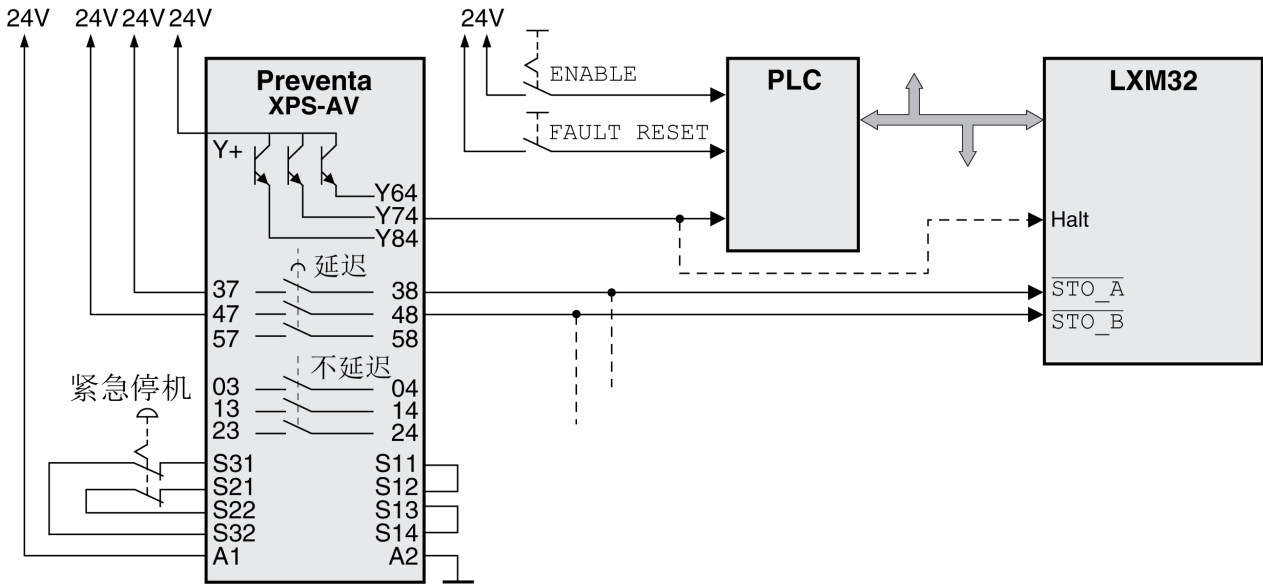
不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

如果危险与风险分析中显示电机及其潜在负载的惯性滑行不理想，则还应使用外部刹车。参见抱闸和 STO 安全功能（参见第 85 页）。

停机类型 1 示例

结合紧急停机安全继电器模块使用 1 类停机。

有外部 Preventa XPS-AV 紧急停机模块的停机类型 1 示例



在本例中，急停的激活导致类别 1 的停机。

紧急停机模块立刻（没有延迟）请求停止驱动放大器，例如通过“停止”功能。经过紧急停机模块上设置的时间延迟后，紧急停机模块将触发 STO 安全功能。

当两个信号输入端上同时（时间偏差小于 1 s）为 0 电平时，将触发 STO 安全功能。输出级被禁用并发出故障级别 3 的故障信息。然后电机就不会再产生转矩。

如果危险与风险分析中显示电机及其潜在负载的惯性滑行不理想，则还应使用外部刹车。参见抱闸和 STO 安全功能 (参见第 85 页)。

警告

意外动作

如果惯性滑行不符合具体应用的减速要求，则安装专用主刹车。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

第4章 安装

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
4.1	机械安装	90
4.2	电气安装	97
4.3	检查安装	124

第4.1节 机械安装

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
安装前	91
安装和移除插件	93
安装驱动放大器	95

安装前

进行机械及电气安装前必须进行设计。基本信息请参见章节 设计 (参见第 53 页)。

危险

谨防接地不良导致触电

- 请遵守所有关于整个驱动系统接地的适用规章制度。
- 请在施加电压之前将驱动系统接地。
- 不要使用线管作为地线，而应将地线装在导管内。
- 地线的截面必须符合相关标准要求。
- 请勿将电缆屏蔽当作地线。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

危险

电击或意外动作

- 请不要让异物进入产品。
- 请检查密封件和线缆套管的正确位置，以防止比如说通过落灰引起的脏污和受潮。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

警告

丧失控制

- 设计师在设计任何控制方案时，都必须考虑控制路径的潜在失效模式，对于某些关键控制功能，应提供相应措施，以在路径失效期间和之后恢复安全状态。关键控制功能的示例有紧急停止、超程停止、断电和重启。
- 为关键控制功能提供单独或冗余的控制路径。
- 系统控制路径可包括通讯链路。此时必须考虑链路意外发生传送延迟或故障的隐含因素。
- 谨遵所有事故预防规定和当地安全指南。¹
- 投入使用之前，必须单独且全面地测试此设备是否正常工作。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

¹ 有关其他信息，请参阅 NEMA ICS 1.1 (最新版本) “固态控制器应用、安装和维护安全指南”以及 NEMA ICS 7.1 (最新版本) “可调速驱动系统的结构安全标准及选型、安装和操作指南”或者涉及您的具体应用场合的类似文档。

导电的异物、粉尘或液体可能导致安全功能失效。

警告

因异物导致安全功能丧失

保护系统不会受可导电脏污的影响。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

在运行时，产品的金属表面温度可能高于 70°C (158°F)。

小心

高温表面

- 不得在未采取保护措施的情况下接触高温表面。
- 高温表面近旁不得出现易燃部件或热量敏感性部件。
- 在最大负载条件下执行调试，由此确认散热是否充分。

不遵循上述说明可能导致人身伤害或设备损坏。

 **小心**

因电源电压连接不当导致设备不工作

- 确保使用正确的电源电压，必要时安装一个变压器。
- 不要将电源电压连接至输出端子 (U, V, W) 上。

不遵循上述说明可能导致人身伤害或设备损坏。

检查产品

- 根据铭牌 (参见第 20 页) 上的型号 (参见第 21 页) 检查产品规格。
- 装配前检查产品的可见损坏。

损坏的产品可能造成电击和意外动作。

  **危险**

电击或意外动作

- 不得使用受损产品。
- 请防止异物 (金属屑, 螺栓或导线段) 进入产品。

如果不遵守这些说明, 将会导致死亡或严重伤害。

如出现产品损坏的情况, 请联系您的 Schneider Electric 联络人。

关于电机装配的信息请参见相应的电机手册。

安装和移除插件

概述

本产品的许多部件，包括印刷电路板，在电源电压下工作，其中可能产生高转变电流和/或高电压。当轴旋转时，电机可能会产生电压。

⚠ 危险

触电、爆炸或电弧爆炸危险

- 去掉覆盖物或门，以及在安装或拆除配件、硬件、电缆或导线以前，要将所有设备包括所连接的组件从电源上断开。
- 在所有电源开关上粘贴“切勿开启”或类似的危险警告标签，并将开关锁定在未通电位置。
- 等待 15 分钟以使 DC 总线电容器释放残余电能。
- 用规格合适的测压装置测量 DC 总线上的电压，确认电压小于 42.4 Vdc。
- DC 总线 LED 熄灭，并不意味着 DC 总线不带电。
- 对驱动系统进行检修之前，请采取措施防止电机轴被外源驱动。
- 请不要使 DC 总线和 DC 总线电容器发生短路。
- 在接通电压前，安装和固定全部盖板、配件、硬件、电缆和导线，并确保产品已正确接地。
- 请仅使用指定电压运行该设备和相连接的设备。

不遵循上述说明将导致人员伤亡。

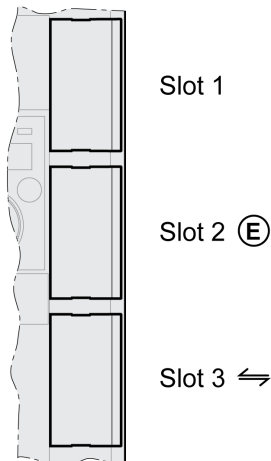
静电放电 (ESD) 可能会立即或延迟毁坏模块。

注意

静电放电 (ESD) 导致财产损失

- 因此，使用模块时，应采用恰当的静电放电措施（例如静电放电防护鞋）。
- 切勿触碰任何内部构件。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。



本设备有 3 个插件插口。这些插件插口可连接下列模块。

Slot 1	eSM 安全模块 IOM1 输入 / 输出模块 ⁽¹⁾
Slot 2	RSR 编码器模块 (旋转变压器接口) DIG 编码器模块 (数字接口) ANA 编码器模块 (模拟接口)
Slot 3	CANopen 和 CANmotion 现场总线模块 (模块标签 CAN) DeviceNet 现场总线模块 (模块标签 DNT) ⁽²⁾ Profibus DP 现场总线模块 (模块标签 PDP) PROFINET 现场总线模块 (模块标签 PNT) ⁽³⁾ EtherNet/IP 现场总线模块和 Modbus-TCP (模块标签 ETH) EtherCAT 现场总线模块 (模块标签 ECT)
<p>(1) 当固件版本 \geqV01.06 时 (2) 当固件版本 \leqV01.22 时 (3) 当固件版本 \geqV01.22 时</p>	

将模块插入插口

插拔插件之前，必须将设备切换至无压状态（关闭输出级电源和控制系统电源）。确保不再有电压。

根据以下步骤在设备上扩展一个插件：

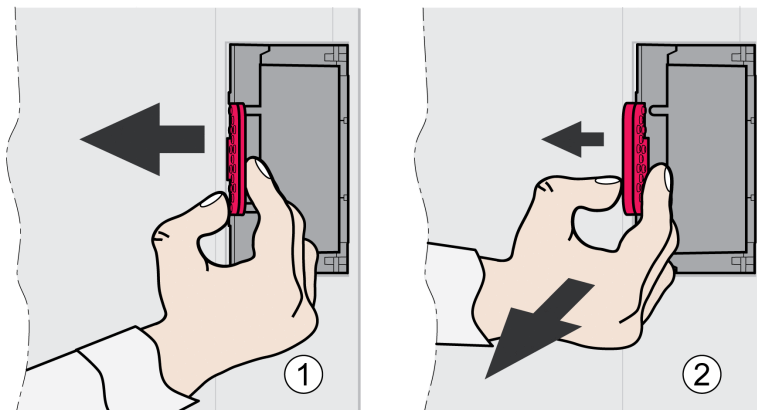
- 安装前仔细阅读产品手册以及插件附带的手册。
- 请确保插件铭牌上的订单号与插件所附手册中的说明相符。
- 请记住插件铭牌和设备铭牌中的系列号、版本状态和DOM。
- 请去除插件插槽的盖板并妥善保管。
- 请检查模块的可见损坏。不要安装损坏的模块。
- 将模块推入相应的模块插口，直至锁止杆卡入。

布线的相关信息，请参见模块附带手册的“安装”一章。

- 请将连接电缆固定在设备的电缆导管中。

下次启动设备时必须重新设置。上述设置在插件手册的“调试”一章中做了说明。

将插件从插口中移除



插拔插件之前，必须将设备切换至无压状态（关闭输出级电源和控制系统电源）。确保不再有电压。

按照下列步骤将插件从设备插口中移除：

- 请为连接电缆做标记。请解除插件布线。
- 将插件的止动杆按向左（1），然后将插件拉出（2）。
- 用盖板再次封闭插件插槽。

下次接通时，设备将发出硬件已变更的信息。更多信息请参见章节 确认更换模块 (参见第 401 页)。

安装驱动放大器

设置包含安全说明的安全提示贴牌

驱动放大器供货时随附有五种语言（德语，法语，意大利语，西班牙语和汉语）危险指示的标签。英文文本出厂时附在设备前面。如果机器或过程的目的国官方语言不是英语，采取如下措施：

- 选择与到达国相符的标签。
同时注意到达国的安全规定。
- 将标签清晰地贴到设备前面。

控制柜

开关柜（外壳）必须具有足够的尺寸，以便根据 EMC 要求对所有设备和部件执行永久安装和接线。

开关柜通风必须能够满足其中所安装设备和部件的环境条件要求。

设备安装和运行所在的开关柜的规格必须满足预期环境要求，并用钥匙锁机构或工具锁机构来保护。

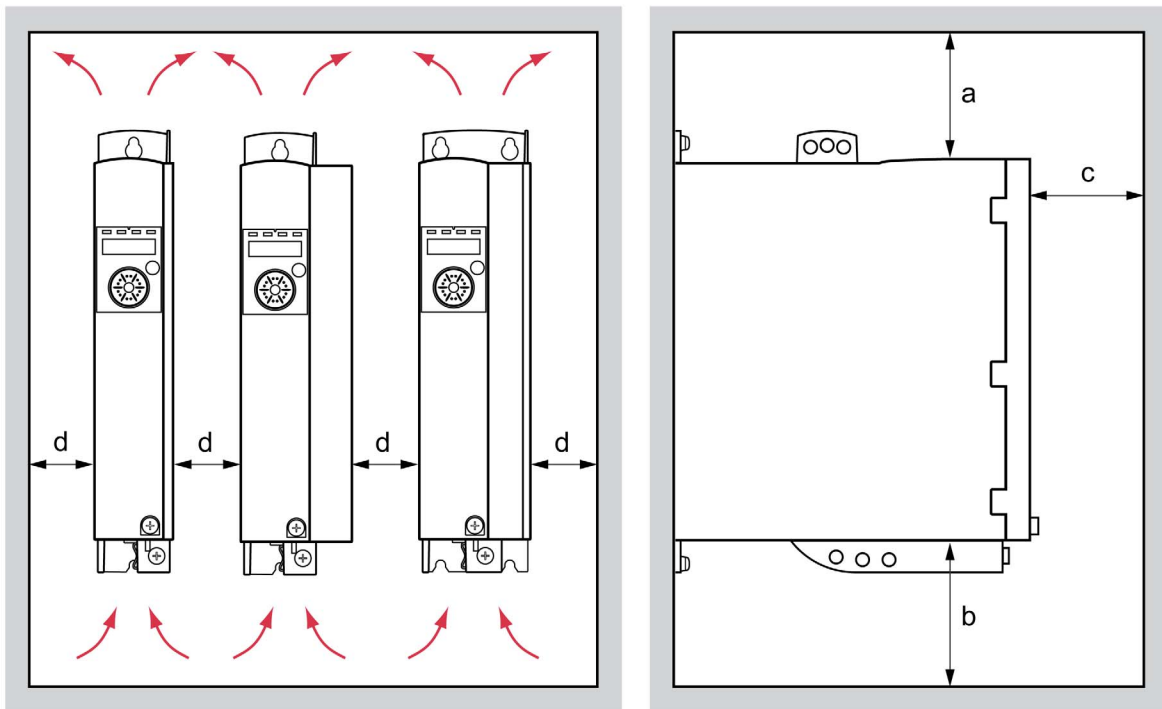
安装间距，通风

选择设备在控制柜中的安装位置时，请注意以下说明：

- 将设备垂直安装 ($\pm 10^\circ$)。这样有利于设备通风冷却。
- 保持最低限度的安装间隔，以便通风。避免蓄热。
- 切勿将设备安装在发热源附近。
- 不得将设备安装在任何易燃材料上或附近。
- 其它设备和部件所产生的热气流不得将冷却设备的空气加热。
- 当超过热上限（过热温度）时，驱动放大器的操作就会因为温度过热而关闭。

设备连接线需朝上和朝下进行引线。必须遵守最小间隔，以便空气循环和布线。

安装间距和空气循环



间距 a	mm (in)	≥ 100 (≥ 3.94)
间距 b	mm (in)	≥ 100 (≥ 3.94)
间距 c	mm (in)	≥ 60 (≥ 2.36)
间距 d	mm (in)	≥ 0 (≥ 0)

安装设备

安装孔尺寸请参阅章节尺寸 (参见第 25 页)。

喷漆的表面可致电阻升高或绝缘。将设备固定在喷漆的组装平台之前，将组装位置的漆大面积去除。

第4.2节

电气安装

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
安装程序概况	98
连接概况	99
接地螺钉连接	100
连接电机相线和抱闸 (CN10 和 CN11)	102
DC 总线连接 (CN9 , DC 总线)	107
制动电阻连接 (CN8 , Braking Resistor)	108
连接主电源 (CN1)	111
电机编码器连接 (CN3)	114
PTO (CN4 , 连续脉冲输出) 连接	115
PTI (CN5 , 连续脉冲输入) 连接	116
连接控制系统电源和 STO (CN2、DC 电源和 STO)	119
数字输入和输出 (CN6) 接口	121
连接装有调试软件的 PC (CN7)	123

安装程序概况

⚡ ⚠ 危险

电击或意外动作

- 请不要让异物进入产品。
- 请检查密封件和线缆套管的正确位置，以防止比如说通过落灰引起的脏污和受潮。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

⚡ ⚠ 危险

谨防接地不良导致触电

- 请遵守所有关于整个驱动系统接地的适用规章制度。
- 请在施加电压之前将驱动系统接地。
- 不要使用线管作为地线，而应将地线装在导管内。
- 地线的截面必须符合相关标准要求。
- 请勿将电缆屏蔽当作地线。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

本驱动器的保护性接地导线中可能产生直流。若规定使用剩余电流动作保护器 (RCD / GFCI) 或故障电流监控装置 (RCM) 来防止发生直接或间接接触，必须使用特定类型。

⚠ 警告

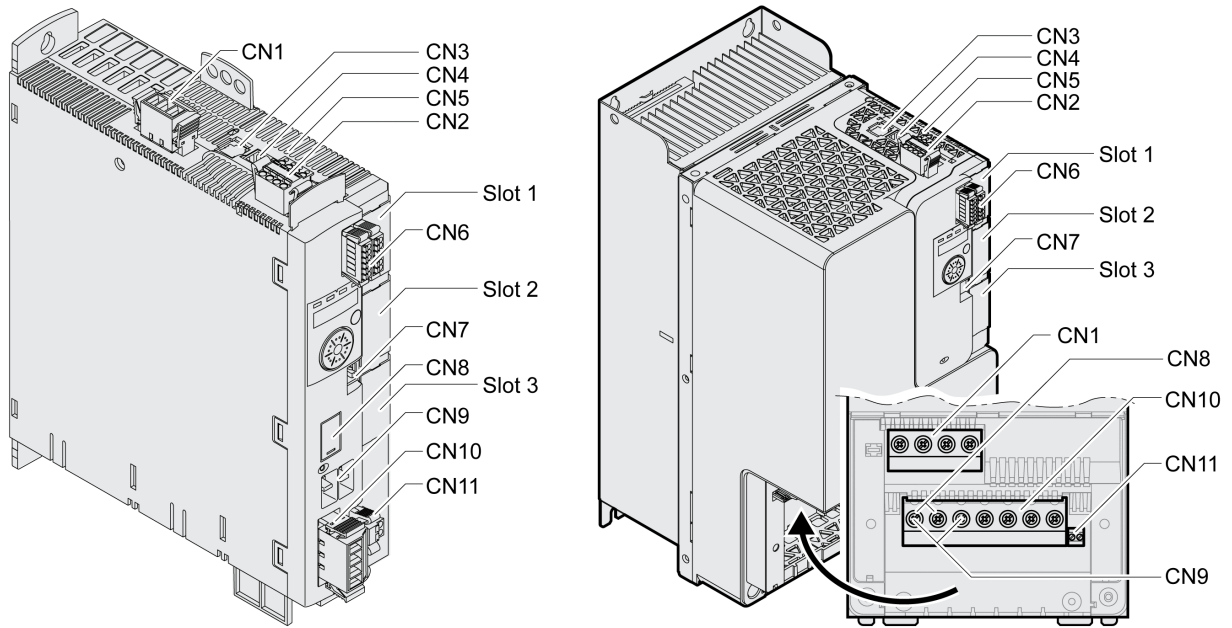
直流可能被引入到保护性接地导线中

- 对于连接到相线和中性导线的单相驱动器，使用 A 型残余电流设备 (RCD / GFCI) 或残余电流监控器 (RCM)
- 请针对三相驱动放大器和未连接相线和中性导线的单相驱动放大器使用 B 型剩余电流动作保护器 (RCD / GFCI) 或故障电流监控装置 (RCM)。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

确保所有安装是在无电压状态下进行。

连接概况



接线	配置
CN1	输出级电源
CN2	24V 控制系统电源和 STO 安全功能
CN3	电机编码器 (编码器 1)
CN4	PTO (ESIM 编码器模拟)
CN5	PTI (A/B 信号、P/D 信号、CW/CCW 信号)
CN6	数字输入/输出
CN7	Modbus (调试界面)
CN8	外部制动电阻器
CN9	并行操作 DC 总线接口
CN10	电机相位
CN11	抱闸
Slot 1	安全模块或输入/输出模块
Slot 2	编码器模块 (编码器 2)
Slot 3	现场总线模块

接地螺钉连接

本产品的漏电电流大于 3.5mA。如果保护接地断开，在接触外壳时，可能产生危险的接触电流。

⚡ ⚠ 危险

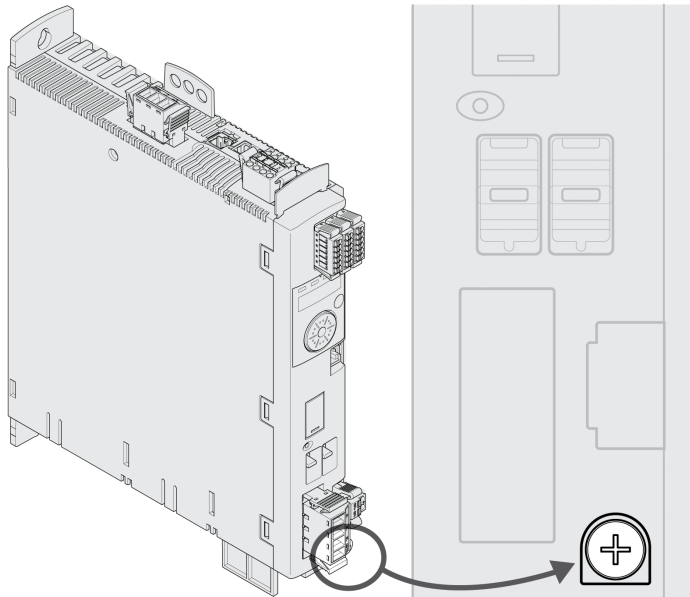
接地不充分

- 请使用截面至少为 10 mm² (AWG 6) 的地线，或者使用截面与电源线相同的两根地线。
- 请遵守所有关于驱动系统接地的适用规章制度。
- 请在施加电压之前将驱动系统接地。
- 不要使用线管作为地线，而应将地线装在导管内。
- 不要使用电缆屏蔽层作为保护性接地导线。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

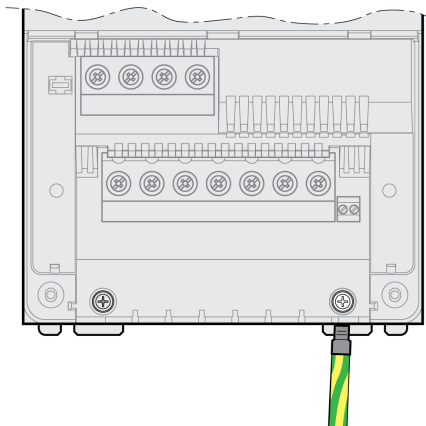
本产品的中间接地螺钉位于前面的底部。

下图描述了设备规格 LXM32MU45 ... LXM32MD72。



下图描述了设备规格LXM32MD85和LXM32MC10。

- 移除端子盖板，从而打开外壳。
- 取下电缆导管。



- 将设备的接地与中央接地点连接起来。

LXM32...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
接地螺钉的拧紧力矩	Nm (lb.in)	3.5 (31)	3 (27)

连接电机相线和抱闸 (CN10 和 CN11)

电机规定用于在一个驱动放大器上的运行。电机直接连接交流电压可导致电机损坏并引起火灾和爆炸。

危险

爆炸危险

仅按照本文件内所述方式将电机连接至合适的和经过批准的驱动放大器。

不遵循上述说明将导致人员伤亡。

电机侧口上可能会出现意想不到的高压。当轴旋转时，电机会产生电压。电机电缆中的交流电压可能会感应到未使用的芯线上。

危险

谨防触电

- 确保在驱动系统上进行工作时驱动系统不带电。
- 对驱动系统进行检修之前，请采取措施防止电机轴被外源驱动。
- 请在电机电缆的两个末端对未使用的芯线进行绝缘处理。
- 如果电机电缆的地线不够，请对电机外壳进行接地处理，以此作为对电机电缆接地的补充措施。
- 只有在所有接口都切换为不带电时才可触碰电机轴和与之连接的输出部件。
- 请遵守所有关于驱动系统接地的适用规章制度。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

若使用其它制造商的电机，可能会因绝缘不充分导致危险电压进入PELV电路。

危险

谨防绝缘不充分导致触电

- 请确保温度传感器与电机相线具有安全隔离。
- 请确保编码器接头上的信号与PELV相符。
- 请确保电机和电机电缆中的制动电压与电机相线具有安全隔离。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

驱动系统可能会因使用未经批准的驱动放大器和电机组合而意外运动。即使电机接口和编码器接口的插头在机械方面匹配，也并不表示电机被允许使用。

警告

意外运动

仅使用允许的驱动放大器和电机组合。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

更多信息请参见章节 允许使用的电机 (参见第 27 页)。

将电机电缆和编码器电缆从电机一侧铺设到设备上。在集线连接器上进行更快更简便。

电缆规格

屏蔽：	必须两端接地
双绞线：	-
PELV：	抱闸导线必须与 PELV 相符
电缆结构：	电机相位的 3 个导线 抱闸的 2 个导线 导线必须具有足够大的截面，以便能够在故障情况下触发电源接头上的熔断器。
最大电缆长度：	取决于所要求的导线连接干扰极限值，参见章节 发射的电磁干扰 (参见第 47 页)。

请注意以下指示：

- 仅允许连接原厂电机电缆 (带两股用于连接抱闸的电缆线芯)。
- 即使在不带抱闸的电机上，抱闸的导线也必须通过接头 CN11 连接到设备上。在电机侧，请将导线连接至抱闸相应的针脚上，这样一来，电缆就可以用于带有或不带抱闸电机。若未在电机侧连接导线，则必须将导线分别绝缘 (感应电压)。
- 注意抱闸电压的极性。
- 抱闸电压受控制系统电源影响 (PELV)。注意控制电源电压和所需抱闸电压之间的公差，参见章节 控制电源 24 V (参见第 36 页)。
- 请使用预组合式电缆，以将布线错误风险降到最低，参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。

电机的备用抱闸连接到接头 CN11 上。集成的抱闸控制器在输出级启用时给抱闸通风。输出级禁用时抱闸再次闭合。

接线端子 CN10 特性

端子允许接入多股线和刚性导线。如果可能请使用线端箍。

LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30	D72	D85, C10
接口横截面	mm ² (AWG)	0.75 ... 5.3 (18 ... 10)	0.75 ... 10 (18 ... 8)	1.5 ... 25 (14 ... 4)
接线端子螺钉的拧紧力矩。	Nm (lb.in)	0.68 (6.0)	1.81 (16.0)	3.8 (33.6)
剥线长度	mm (in)	6 ... 7 (0.24 ... 0.28)	8 ... 9 (0.31 ... 0.35)	18 (0.71)

接线端子 CN11 特性

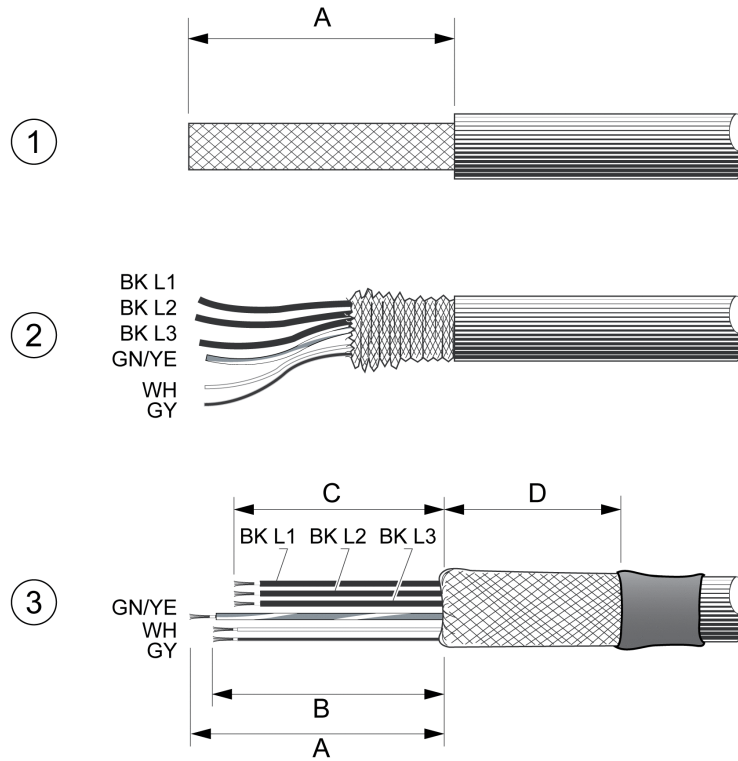
端子允许接入多股线和刚性导线。如果可能请使用线端箍。

LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
最大接线电流	A	1.7	1.7
接口横截面	mm ² (AWG)	0.75 ... 2.5 (18 ... 14)	0.75 ... 2.5 (18 ... 14)
接线端子螺钉的拧紧力矩。	Nm (lb.in)	-	0.5 (4.4)
剥线长度	mm (in)	12 ... 13 (0.47 ... 0.51)	8 (0.31)

装配电缆

请在装配电缆时注意图中所示尺寸。

电机电缆的装配步骤



- 1 除去长度为 A 的电缆包皮。
- 2 将屏蔽编织层越过电缆包皮向后翻。
- 3 用热收缩套管保护屏蔽编织层。屏蔽层必须至少达到长度 D。确认屏蔽编织层的大量表面区域已连接到 EMC 屏蔽端子。将抱闸线的长度缩短至长度 B，并将电机的三条相线缩短至长度 C。地线具有长度 A。即使在电机没有抱闸（感应电压）的情况下，也将抱闸线连接到设备。

LXM32-...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
A	mm (in)	140 (5.51)	220 (8.66)
B	mm (in)	135 (5.32)	205 (8.07)
C	mm (in)	130 (5.12)	200 (7.87)
D	mm (in)	50 (1.97)	50 (1.97)

注意最大允许接口横截面。记住芯线端套会使导线横截面扩大。

监测

该设备监控电机相位：

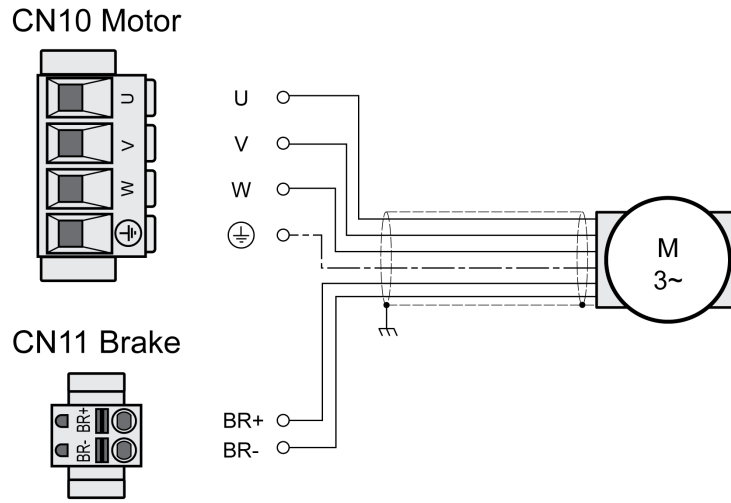
- 电机相位之间是否短路
- 电机相位和接地线之间是否短路

设备无法识别电机相位和 DC 总线、制动电阻或抱闸导线间的短接。

电机和抱闸接线图

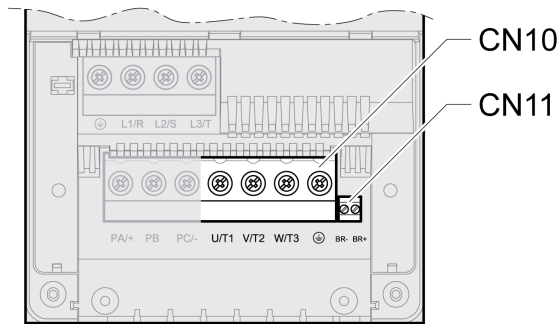
下图描述了设备规格 LXM32MU45 ... LXM32MD72。

带抱闸的电机接线图



下图描述了设备规格LXM32MD85和LXM32MC10。

带抱闸的电机接线图



接线	含义	颜色
U	电机相位	黑色 L1 (BK)
V	电机相位	黑色 L2 (BK)
W	电机相位	黑色 L3 (BK)
PE	地线	绿色/黄色(GN/YE)
BR+	抱闸 +	白色 (WH) 或 黑色 5 (BK)
BR-	抱闸 -	灰色 (GR) 或 黑色 6 (BK)

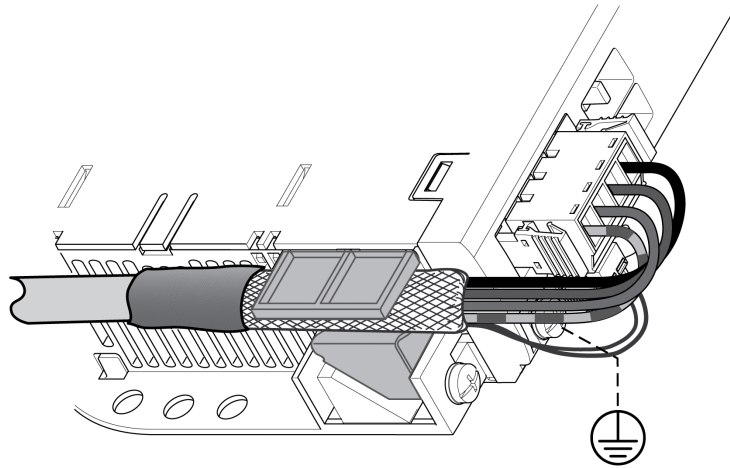
连接电机电缆

- 将电机相线和地线连接到 CN10 上。检查电机和设备上的连接点 U、V、W 和 PE (接地) 是否匹配。
- 注意接线端子螺钉的不同拧紧力矩。
- 请将CN11的接头BR+连接至白色导线，或将黑色导线连接至标记5。
请将CN11的接头BR-连接至灰色导线或将黑色导线连接至标记6。

LXM32MU45 ... LXM32MD72时：

- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。
- 将电缆屏蔽大面积固定在屏蔽端子上。

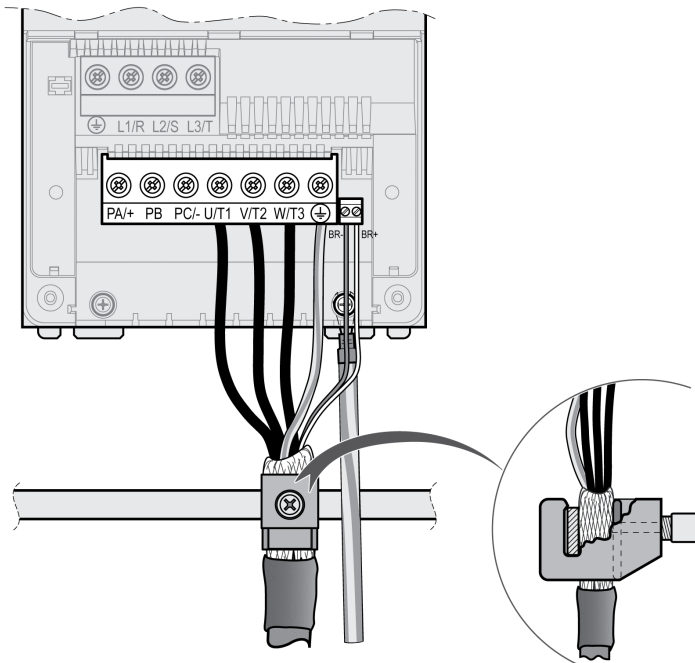
电机电缆屏蔽端子



LXM32MD85和LXM32MC10：

- 用屏蔽端子将电缆屏蔽大面积固定在电磁兼容性导轨上。
注意确保单根导线处于其导管中。
- 若未连接外部制动电阻，请安装电缆导管。

电机电缆屏蔽端子



DC 总线连接 (CN9 , DC 总线)

若DC总线使用错误，驱动放大器可能立即损坏或在延时过后损坏。

警告

系统部件失效且控制丢失

请确保遵守DC总线的使用要求。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

这方面更多信息请参见文档“LXM32 - 共同的 DC 总线 - 应用说明”。如果想使用共同的 DC 总线，需首先阅读文档“LXM32 - 共同的 DC 总线 - 应用说明”。

使用要求

在 DC 总线上并联的要求和极限值，请参见 <http://www.schneider-electric.com> 上的应用说明。若有关于应用说明的疑问和问题请联系当地的 Schneider Electric 销售办公室。

制动电阻连接 (CN8 , Braking Resistor)

如果制动电阻器的规格不够，则可能导致 DC 总线过压。DC 总线过压会导致输出级被禁用。电机不在主动减速。

警告

意外动作

- 在最大负载条件下执行调试，由此确认制动电阻器的规格是否足够。
- 确保制动电阻器的参数设置正确。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

内部制动电阻器

本设备中安装有一个吸收制动能量的制动电阻器。在交货时，已选用该内部制动电阻。

外部制动电阻器

当必须对电机进行紧急制动且内部制动电阻器无法再吸收多余的制动能量时，就需要使用外部制动电阻器。

外部制动电阻的选择和规格请参阅章节制动电阻规格 (参见第 73 页)。合适的制动电阻参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。

电缆规格

屏蔽：	必须两端接地
双绞线：	-
PELV：	-
电缆结构：	导线的最小截面：与输出级电源的截面相同，参见章节连接主电源 (CN1) (参见第 111 页)。导线必须具有足够大的截面，以便能够在故障情况下触发电源接头上的熔断器。
最大电缆长度：	3 m (9.84 ft)

接线端子CN8特性

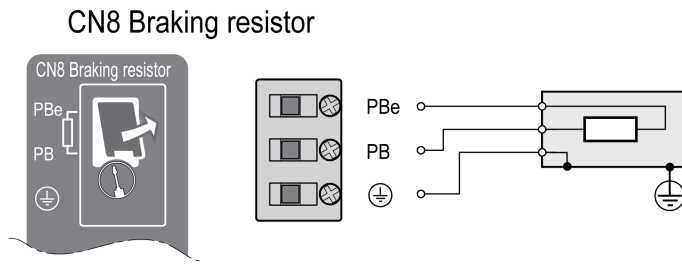
LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
接口横截面	mm ² (AWG)	0.75 ... 3.3 (18 ... 12)	1.5 ... 25 (14 ... 4)
接线端子螺钉的拧紧力矩。	Nm (lb.in)	0.51 (4.5)	3.8 (33.6)
剥线长度	mm (in)	10 ... 11 (0.39 ... 0.43)	18 (0.71)

这些接线端子适用于细丝导线和刚性导线。注意最大允许接口横截面。记住芯线端套会使导线横截面扩大。

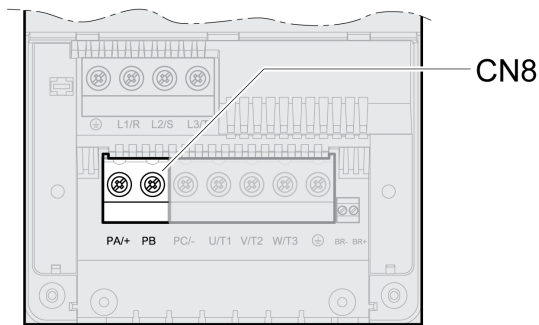
如果您使用芯线端套，请为端子仅使用带托架的芯线端套。

接线图

下图描述了设备规格 LXM32MU45 ... LXM32MD72。



下图描述了设备规格LXM32MD85和LXM32MC10。



连接外部制动电阻器

- 关闭所有电源电压。请注意有关电气安装的安全指示。
- 确定不再有电压存在（安全提示）。

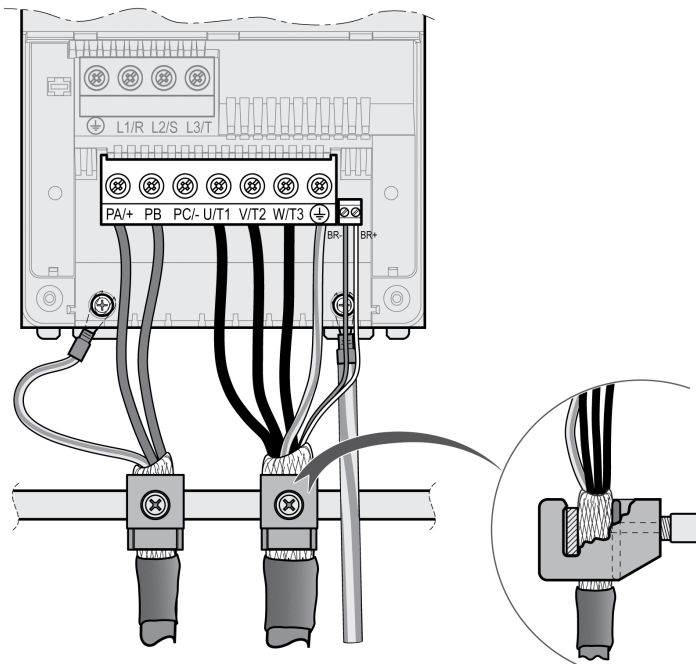
LXM32MU45 ... LXM32MD72时：

- 卸下连接盖板。
- 将制动电阻器的 PE（接地）端子接地。
- 将外部制动电阻器连接在设备上。注意接线端子螺钉的不同拧紧力矩。
- 将电缆屏蔽大面积固定在设备底部的屏蔽固定处。

LXM32MD85和LXM32MC10：

- 将制动电阻器的 PE（接地）端子接地。
- 将外部制动电阻器连接在设备上。注意接线端子螺钉的不同拧紧力矩。
- 用屏蔽端子将电缆屏蔽大面积固定在电磁兼容性导轨上。
注意确保单根导线处于其导管中。
- 安装电缆导管。

外部制动电阻的屏蔽端子



通过参数 RESint_ext 实现内部和外部制动电阻之间的切换。制动电阻的参数设置，请参见章节设置制动电阻的参数 (参见第 162 页)。在进行调试时，必须测试制动电阻的功能是否正常。

连接主电源 (CN1)

本产品的漏电电流大于 3.5mA。如果保护接地断开，在接触外壳时，可能产生危险的接触电流。

危险

接地不充分

- 请使用截面至少为 10 mm² (AWG 6) 的地线，或者使用截面与电源线相同的两根地线。
- 请遵守所有关于驱动系统接地的适用规章制度。
- 请在施加电压之前将驱动系统接地。
- 不要使用线管作为地线，而应将地线装在导管内。
- 不要使用电缆屏蔽层作为保护性接地导线。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

警告

过流保护不足

- 请使用“技术参数”一章中所述的外部熔断器。
- 不要将本产品连接在其额定限制短路电流 (SCCR) 超过“技术参数”一章中所述的最大允许值。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

警告

电源电压不正确

在接通以及配置本产品之前，应先确定其允许使用的电源电压。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

本产品专用于工业领域，只允许在牢固连接后方可进行操作。

连接设备之前检查允许的电路配置，参见章节 输出级数据 - 一般说明 (参见第 27 页)。

电缆规格

屏蔽：	-
双绞线：	-
PELV：	-
电缆结构：	导线必须具有足够大的截面，以便能够在故障情况下触发电源接头上的熔断器。
最大电缆长度：	-

接线端子CN1特性

LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30	D72	D85, C10
接口横截面	mm ² (AWG)	0.75 ... 5.3 (18 ... 10)	0.75 ... 10 (18 ... 8)	1.5 ... 25 (14 ... 4)
接线端子螺钉的拧紧力矩。	Nm (lb.in)	0.68 (6.0)	1.81 (16.0)	3.8 (33.6)
剥线长度	mm (in)	6 ... 7 (0.24 ... 0.28)	8 ... 9 (0.31 ... 0.35)	18 (0.71)

端子允许接入多股线和刚性导线。如果可能请使用线端箍。

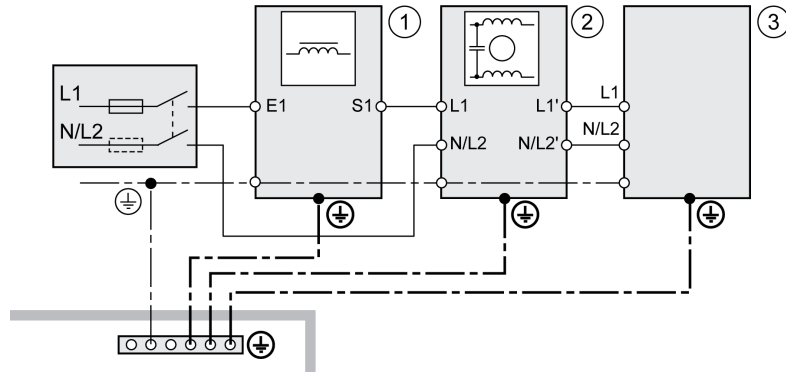
主电源连接的前提条件

请注意以下指示：

- 三相设备仅可连接三相电操作。
- 预先接通电路保险丝。
- 使用外部电源滤波器时，如果外部电源滤波器与设备之间的电线长度超过 200 mm (7.87 in)，电线必须屏蔽并且两端接地。
- 关于相关 UL 结构的信息请参见章节 UL 508C 和 CSA 的条件 (参见第 57 页)。

单相设备输出级电源

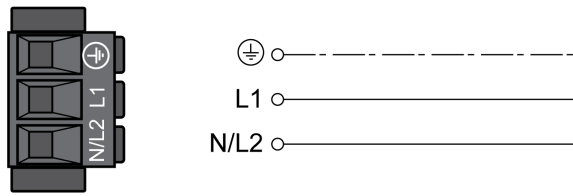
该图显示了单相设备主电源的布线概况。本图中也可看到可用配件外部电源滤波器和电源扼流圈接线。单相设备主电源概述。



- 1 电源扼流圈 (配件)
- 2 外部电源滤波器的安装 (配件)
- 3 驱动器

单相设备主电源接线图。

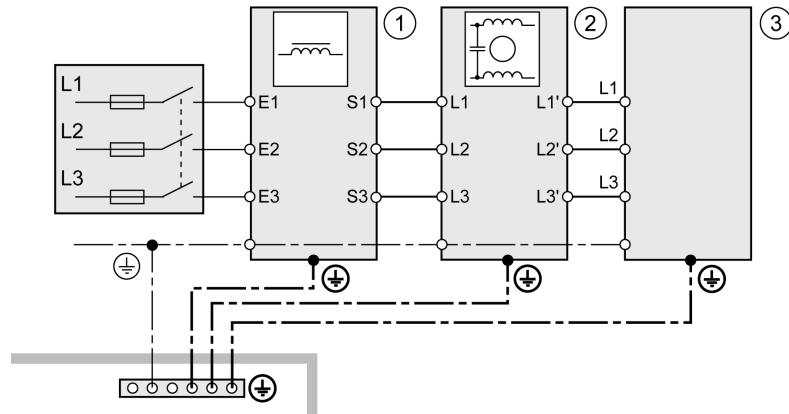
CN1 Mains 115/230 Vac



- 检查网络类型。允许使用的电路配置请参见章节 输出级数据 - 一般说明 (参见第 27 页)。
- 连接电源线。注意接线端子螺钉的不同拧紧力矩。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

三相设备输出级电源

该图显示了三相设备主电源的布线概况。本图中也可看到可用配件外部电源滤波器和电源扼流圈接线。接线图，三相设备输出级电源

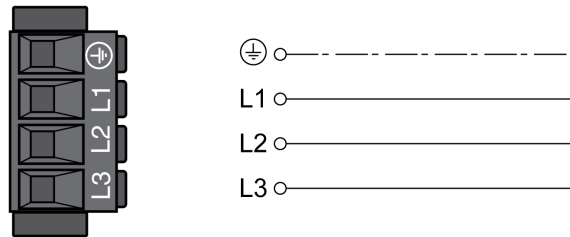


- 1 电源扼流圈 (配件)
- 2 外部电源滤波器的安装 (配件)
- 3 驱动器

下图描述了设备规格 LXM32MU45 ... LXM32MD72。

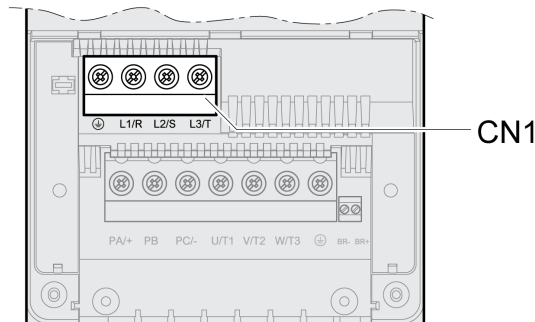
三相设备输出级电源接线图

CN1 Mains 208/400/480 Vac



下图描述了设备规格LXM32MD85和LXM32MC10。

三相设备输出级电源接线图



- 检查网络类型。允许使用的电路配置请参见章节 输出级数据 - 一般说明 (参见第 27 页)。
- 连接电源线。注意接线端子螺钉的不同拧紧力矩。

LXM32MU45 ... LXM32MD72时：

- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

LXM32MD85 ... LXM32MC10时：

- 安装端子盖板，从而关闭外壳。

电机编码器连接 (CN3)

功能和编码器类型

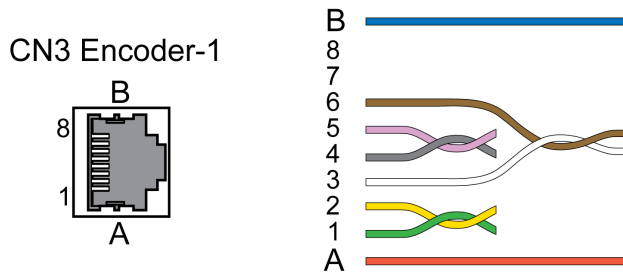
电机编码器是一种集成于电机内部的 Hiperface 编码器。它以模拟和数字两种形式将电机位置传送至设备。

电缆规格

屏蔽：	必须两端接地
双绞线：	必需
PELV：	必需
电缆结构：	6 * 0.14 mm ² + 2 * 0.34 mm ² (6 * AWG 24 + 2 * AWG 20)
最大电缆长度：	100 m (328.08 ft)

请使用预组合式电缆，以将布线错误风险降低到最低，参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。

接线图



引脚	信号	电机，引脚	线对	含义	I/O
1	COS+	9	2	余弦信号	i
2	REFCOS	5	2	余弦信号基准电压	i
3	SIN+	8	3	正弦信号	i
6	REFSIN	4	3	正弦信号基准电压	i
4	Data	6	1	接收数据，发送数据	I/O
5	Data	7	1	接收数据，发送数据，反向	I/O
7 ... 8	-		4	保留	
A	ENC+10V_OUT	10	5	编码器电源	O
B	ENC_0V	11	5	编码器电源参考电位	
	SHLD			屏蔽	

警告

意外动作

不要将任何接线连接到保留的未使用连接点或标注有“不得连接(NC)”的连接点。
不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

连接电机编码器

- 请确保接线、电缆以及所连接的接口均符合对安全特低电压 (PELV) 的要求。
- 将插接器与 CN3 Encoder-1 相连。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

将电机电缆和编码器电缆从电机一侧铺设到设备上。在集线连接器上进行更快更简便。

PTO (CN4 , 连续脉冲输出) 连接

PTO (连续脉冲输出 , CN4) 输出由 5 V 信号引出。受参数 PTO_mode 影响的是 ESIM 信号 (编码器模拟) 或逻辑实现的 PTI 输入信号 (P/D 信号、A/B 信号、CW/CCW 信号)。PTO 输出信号可作为 PTI 输入信号用于另一台设备。信号电平符合 RS422, 参见章节 PTO 输出 (CN4) (参见第 39 页)。即使 PTI 输入信号是 24 V 信号 , PTO 输出也会提供 5 V 信号。

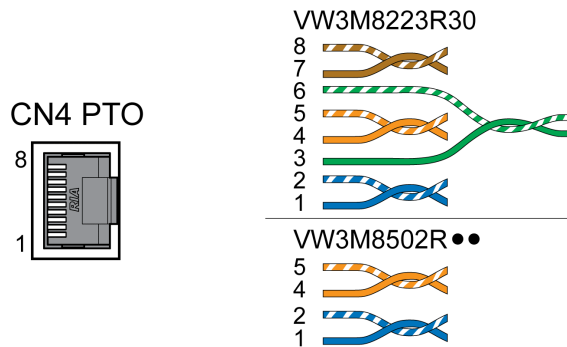
电缆规格

屏蔽 :	必须两端接地
双绞线 :	必需
PELV :	必需
电缆结构 :	8 * 0.14 mm ² (8 * AWG 24)
最大电缆长度 :	100 m (328 ft)

请使用预组合式电缆 , 以将布线错误风险降到最低 , 参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。

接线图

连续脉冲输出 (PTO) 接线图



引脚	信号	线对	含义
1	ESIM_A	2	ESIM 通道 A
2	ESIM_A	2	ESIM 通道 A, 反转
4	ESIM_B	1	ESIM 通道 B
5	ESIM_B	1	ESIM 通道 B, 反转
3	ESIM_I	3	ESIM 标志脉冲
6	ESIM_I	3	ESIM 标志脉冲, 反转
7		4	接地
8		4	接地

PTO : 逻辑实现的 PTI 信号

在 PTO 输出 , 输入信号 PTI 可再次输出 , 用以控制下一台设备 (菊花链)。P/D 信号、A/B 信号或 CW/CCW 信号类型的输出信号会受到输入信号的影响。PTO 输出提供 5 V 信号。

连接 PTO

- 将插接器插在 CN4 上。注意正确的插接器接线。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

PTI (CN5 , 连续脉冲输入) 连接

在 PTI (连续脉冲输入 , CN5) 连接上可连接脉冲/方向信号 (P/D 信号)、A/B 信号 或 CW/CCW 信号。它可以连接 5 V 信号或 24 V 信号，请参见章节 PTI 输入 (CN5) (参见第 40 页)。针脚配置与电缆不同。错误或故障信号作为给定值可能会导致意外运动。

⚠ 警告
<p>意外运动</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 请使用双绞线屏蔽电缆。 ● 请勿在有干扰的环境中使用非推挽信号。 ● 如果电缆长度超过 3 m (9.84 ft)，仅允许使用推挽信号，且应将频率限制为 50 kHz <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

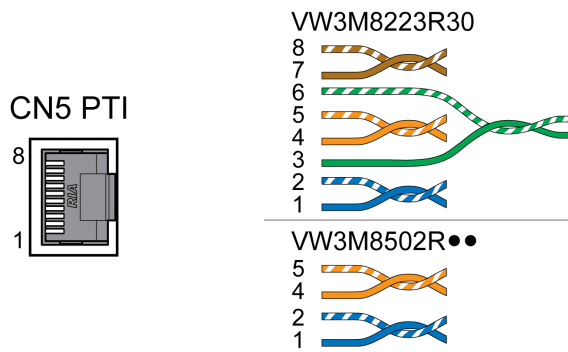
PTI 电缆规格

屏蔽：	必须两端接地
双绞线：	必需
PELV：	必需
最小芯线截面：	0.14 mm ² (AWG 24)
最大电缆长度：	100 m (328 ft)使用 RS422 推挽式电路为 10 m (32.8 ft) 开集电路为 1 m (3.28 ft)

请使用预组合式电缆，以将布线错误风险降到最低，参见章节 配件与备件 (参见第 585 页)。

PTI 5V 接线配置

连续脉冲输入 (PTI) 5V 接线图



P/D 信号 5V

针脚	信号	线对	含义
1	PULSE (5)	2	5V 脉冲
2	PULSE	2	脉冲, 反转
4	DIR (5)	1	方向 5V
5	DIR	1	方向, 反转

A/B 信号 5V

针脚	信号	线对	含义
1	ENC_A (5)	2	编码器通道 A 5V
2	ENC_A	2	编码器通道 A, 反转
4	ENC_B (5)	1	编码器通道 B 5V
5	ENC_B	1	编码器通道 B, 反转

CW/CCW 信号 5V

针脚	信号	线对	含义
1	CW (5)	2	5V 正脉冲
2	CW	2	负脉冲, 反转
4	CCW (5)	1	5V 负脉冲
5	CCW	1	负脉冲, 反转

警告

意外动作

不要将任何接线连接到保留的未使用连接点或标注有“不得连接(NC)”的连接点。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

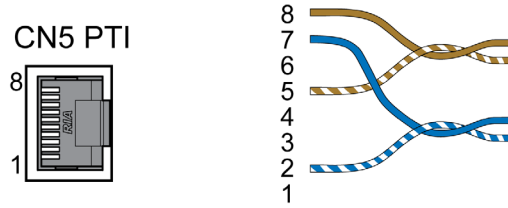
连接连续脉冲输入 (PTI) 5V

- 将插接器插在 CN5 上。注意正确的插接器接线。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

PTI 24 V 接线配置

请注意，在 24V 信号中，线芯对必须相对于 5V 信号区别接线！请根据电缆规格使用电缆。请按照下图所示对电缆进行布线。

连续脉冲输入 (PTI) 24V 接线图。



P/D 信号 24 V

针脚	信号	线对	含义
7	PULSE (24)	A	24V 脉冲
2	PULSE	A	脉冲, 反转
8	DIR (24)	B	方向 24V
5	DIR	B	方向, 反转

A/B 信号 24 V

针脚	信号	线对	含义
7	ENC_A (24)	A	编码器通道 A 24V
2	ENC_A	A	编码器通道 A, 反转
8	ENC_B (24)	B	编码器通道 B 24V
5	ENC_B	B	编码器通道 B, 反转

CW/CCW 信号 24 V

针脚	信号	线对	含义
7	CW (24)	A	24V 正脉冲
2	CW	A	负脉冲, 反转
8	CCW (24)	B	24V 负脉冲
5	CCW	B	负脉冲, 反转

警告

意外动作

不要将任何接线连接到保留的未使用连接点或标注有“不得连接(NC)”的连接点。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

连接连续脉冲输入 (PTI) 24V

- 将插接器插在 CN5 上。注意正确的插接器接线。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

连接控制系统电源和 STO (CN2、DC 电源和 STO)

+24VDC 电源电压与传动系统中的许多可测信号相连。



谨防电源部件故障导致触电

- 请使用符合安全特低电压要求的电源 (PELV , Protective Extra Low Voltage) 。
- 将电源的负极输出与 PE 相连 (接地) 。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

产品上的控制系统电源接口没有接通电流限制功能。当通过连接触点接通电压时，触点可能会损毁或者烧熔。

注意

接触干扰

- 请接通电源输入端。
- 请勿接通输出电压。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

安全功能 STO

有关 STO 安全功能信号的说明，请参见章节 STO (“Safe Torque Off”) 安全功能 (参见第 79 页)。若不需要安全功能，则输入 ST0_A 和 ST0_B 必须与 +24VDC 连接。

电缆规格 CN2

屏蔽：	_(1)
双绞线：	-
PELV：	必需
最小芯线截面：	0.75 mm ² (AWG 18)
最大电缆长度：	100 m (328 ft)
(1) 参见章节 STO (“Safe Torque Off”) 安全功能 (参见第 79 页)	

接线端子CN2特性

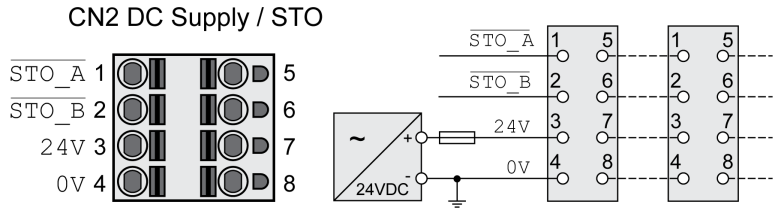
LXM32•...		
最大接线电流	A	16 ⁽¹⁾
接口横截面	mm ² (AWG)	0.5 ... 2.5 (20 ... 14)
剥线长度	mm (in)	12 ... 13 (0.47 ... 0.51)
(1) 在连接多台设备时，注意最大允许端子电流。		

端子允许接入多股线和刚性导线。如果可能请使用线端箍。

允许的控制系統电源端子电流

- 接头 CN2，针脚 3 和 7 以及 针脚 4 和 8 可作为 24 V/0 V 接口用于其他用户。
插头中以下针脚相连接：针脚 1 与针脚 5，针脚 2 与针脚 6，针脚 3 与针脚 7 以及针脚 4 与针脚 8。
- 抱闸输出口电压受控制系统电源影响。请注意，抱闸电流也流经接线端子。

接线图



引脚	信号	含义
1、5	STO_A	STO 安全功能：双通道连接, 连接 A
2、6	STO_B	STO 安全功能：双通道连接, 连接 B
3、7	+24 VDC	24 V 控制系统电源
4、8	0VDC	24 V 控制系统电源参考电位; STO 参考电位

连接安全功能 STO

- 请确保接线、电缆以及所连接的接口均符合对安全特低电压 (PELV) 的要求。
- 按照安全功能 STO (“Safe Torque Off”) (参见第 79 页)一章中的规定连接安全功能。

连接控制系统电源

- 请确保接线、电缆以及所连接的接口均符合对安全特低电压 (PELV) 的要求。
- 将控制系统电源从电源模块 (PELV) 连接到设备。
- 将电源模块上的负极输出端接地。
- 在连接多台设备时，注意最大允许端子电流。
- 检查机壳上已锁定的插头锁紧装置。

数字输入和输出 (CN6) 接口

该设备具有可设置的输入和输出端。端口的标准占用和可设置占用取决于选定的运行模式。更多信息参见章节 数字输入和输出 (参见第 207 页)。

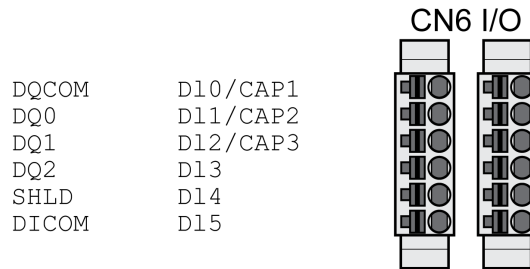
电缆规格

屏蔽：	-
双绞线：	-
PELV：	必需
电缆结构：	0.25 mm ² , (AWG 22)
最大电缆长度：	30 m (98.4 ft)

接线端子CN6特性

LXM32*...		
接口横截面	mm ² (AWG)	0.2 ... 1.0 (24 ... 16)
剥线长度	mm (in)	10 (0.39)

接线图



信号	含义
DQ_COM	相对于 DQ0 ... DQ4 的参考电位
DQ0	数字量输出 0
DQ1	数字量输出 1
DQ2	数字量输出 2
SHLD	屏蔽连接
DI_COM	相对于 DI0 ... DI5 的参考电位
DI0/CAP1	数字输入0 / 捕捉输入1
DI1/CAP2	数字输入1 / 捕捉输入2
DI2/CAP3 ⁽¹⁾	数字输入端 2 / 捕获的输入端 3 ⁽¹⁾
DI3	数字量输入 3
DI4	数字量输入 4
DI5	数字量输入 5
(1) 硬件版本 ≥RS03 时可用。	

插头已编码。连接时注意正确顺序。

输入和输出的配置以及标准布线，请参见章节 数字输入端和输出端 (参见第 207 页)。

连接数字输入端 / 输出端

- 将数字接线连接在 CN6 上。
- 将屏蔽在 SHLD 上接地。
- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

连接装有调试软件的 PC (CN7)

可以连接安装有调试软件 Lexium DTM Library 的 PC 以供调试之用。PC 可通过一个双向 USB/RS485 转换器连接，参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。

如果产品上的设备调试接口直接与电脑以太网接口连接，电脑会被损毁。

注意

计算机的损坏

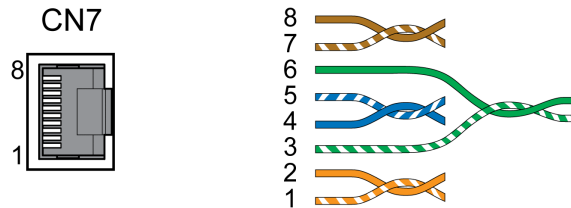
请不要将 Ethernet 接口直接与本产品的调试界面相连。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

电缆规格

屏蔽：	必须两端接地
双绞线：	必需
PELV：	必需
电缆结构：	8 * 0.25 mm ² (8 * AWG 22)
最大电缆长度：	100 m (328 ft)

接线图



针脚	信号	含义
1 ... 3	-	保留
4	MOD_D1	RS485，双向发送信号 / 接收信号
5	MOD_D0	RS485，双向发送信号 / 接收信号，反转
6	-	保留
7	MOD+10V_OUT	10V 电源，最大电流 100 mA
8	MOD_0V	相对于 MOD+10V_OUT 的参考电位

警告

意外动作

不要将任何接线连接到保留的未使用连接点或标注有“不得连接(NC)”的连接点。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

- 请确保插头锁紧装置已锁定在机壳上。

第4.3节

检查安装

检查安装

检查是否已经进行安装：

- 检查整个驱动系统的机械安装：
 - 是否遵守了规定的间隔？
 - 是否所有紧固螺钉都以规定的扭矩拧紧？
- 检查电气连接和接线：
 - 所有地线均已连接了吗？
 - 是否所有熔断器都具备正确的数值和合适的型号？
 - 电缆头上的所有芯线均已连接或已绝缘？
 - 所有电缆和插接器是否均已正确可靠连接？
 - 连接器的机械联锁装置是否正确有效？
 - 信号线是否已正确连接？
 - 是否所需屏蔽连接都按照电磁兼容性规范进行？
 - 已遵照所有电磁兼容性规范了吗？
 - 驱动器安装是否符合当地、地区和国家电气安全规范对设备最终安装位置的一切要求？
- 检查是否所有盖板和密封都正确安装，并达到了所需防护等级。

第5章 调试

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
5.1	概述	126
5.2	集成的 HMI	130
5.3	外部图形显示终端	141
5.4	调试程序	146
5.5	利用阶跃响应优化控制器	168
5.6	参数管理	179

第5.1节 概述

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
一般说明	127
准备	129

一般说明

STO安全功能 (Safe Torque Off) 不会将DC总线置于无压状态。安全功能 STO 仅移除电机电源。驱动器的 DC 总线电压和电源电压仍然存在。

危险

谨防触电

- 不得将安全功能 STO 功能用于其他任何非既定用途。
- 使用合适的开关 (其不为安全功能 STO 的电路组成部分) 来断开驱动器与电源的连接。

如果不遵守这些说明，将会导致死亡或严重伤害。

作用于电机的外部驱动力可导致大电流再生并回送到驱动器。

危险

作用于电机的外部驱动力可能引发火灾

请确保在出现故障级别为 3 或 4 的错误时不会有外部驱动力作用在电机上。

不遵循上述说明将导致人员伤亡。

不合适的参数值或数据可能引起意外运动、触发信号、损坏部件以及使监测功能禁用。某些参数值或数据仅在重启后才能启用。

警告

意外动作

- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 切勿通过不确定的参数值或数据操作传动系统。
- 在充分理解参数以及修改所造成的所有影响之前，切勿修改参数值。
- 请在更改后执行重启并检查所保存的运行数据和/或更改后的参数值。
- 调试驱动器、升级驱动器或修改驱动器操作时，对所有运行状态和潜在的错误情形进行仔细测试。
- 在更换了产品以及对参数值和/或其他运行数据进行了修改之后，应进行功能检查。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

当输出级意外关闭 (例如因电源故障、出现错误或执行功能而关闭) 时，电机将不再以受控方式减速。

警告

意外动作

确保未制动的运动不会造成人员受伤或财产损失。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

电机运转时关闭抱闸造成更快的磨损和制动力损失。

警告

因磨损或高温导致制动力丧失

- 不得将抱闸用作主刹车。
- 不得超过制动过程的最大数量以及运动负荷制动时的最大动能。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

产品首次运行时，发生意外运动（例如由于布线错误或参数设置不当）的危险增加。打开抱闸时，可能会导致发生意外运动，例如立式轴时负荷下降。

⚠ 警告
意外运动 <ul style="list-style-type: none">● 运行设备时，请确保没有人员或障碍物处于工作区域内。● 请确保不会因负荷下降或其它的意外运动造成危险而引起损伤。● 请在无耦合负载的情况下进行首次测试。● 请确保急停按钮功能正常，按钮可被参加测试的全部人员触及到。● 请考虑电机可能在非计划的方向上运动或发生振动。 不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

在运行时，产品的金属表面温度可能高于 70°C (158°F)。

⚠ 小心
高温表面 <ul style="list-style-type: none">● 不得在未采取保护措施的情况下接触高温表面。● 高温表面近旁不得出现易燃部件或热量敏感性部件。● 在最大负载条件下执行调试，由此确认散热是否充分。 不遵循上述说明可能导致人身伤害或设备损坏。

本产品可通过多种不同类型的访问通道访问。若通过多个访问通道同时访问，或者使用独占访问，则可能导致设备意外动作。

⚠ 警告
意外动作 <ul style="list-style-type: none">● 确保通过多个访问通道的同时访问不会导致命令的意外触发或拦截。● 确保独占访问的使用不会导致命令的意外触发或拦截。● 确保所需的访问通道可用。 不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

如果驱动放大器长期未连接电源电压，必须在启动电机前恢复电容器的全部性能。

注意
电容器的性能降低 <ul style="list-style-type: none">● 如果驱动放大器长达 24 个月或更长时间未连接电源电压，在首次启用输出级之前至少连接电源电压一小时。● 首次运行驱动放大器时，检查制造日期，如果自制造日期起已经过 24 个月以上，则执行上述处理方法。 不遵循上述说明可能导致设备损坏。

准备

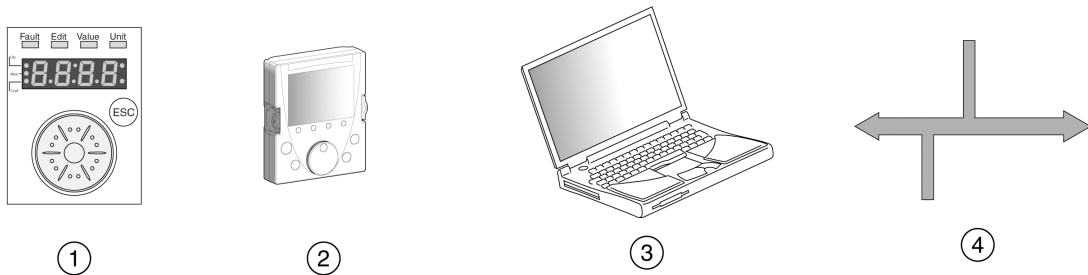
必要组件

调试需要下述组件：

- 调试软件“Lexium DTM Library”
http://www.schneider-electric.com/en/download/document/Lexium_DTM_Library/
- 在通过调试接口连接时，调试软件的现场总线转换器

接口

可以通过下列接口进行调试、参数设定以及诊断：



- 1 集成的 HMI
- 2 外部图形显示终端
- 3 装有调试软件“Lexium DTM Library”的 PC
- 4 现场总线

可以复制已有的设置。可将已保存的设置导入相同类型的设备。当多台设备设置相同时，如更换设备时，可以采用复制的方法。

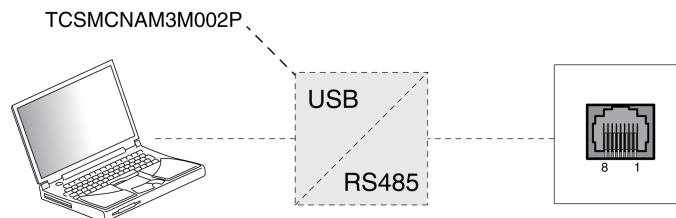
调试软件

调试软件“Lexium DTM Library”可以提供图形用户界面，用于调试、诊断和测试设置值。

- 在同一个图形表面中设置调节电路参数
- 有大量用来进行优化和维护的诊断工具
- 可长期记录，有利于对运行特性进行评估
- 可测试输入和输出信号
- 可在显示屏上跟踪信号变化
- 可利用导出功能进行数据处理，将设备设置和记录存档

连接 PC 机

可将 PC 与调试软件连接进行调试。PC 可通过一个双向 USB/RS485 转换器连接，参见章节配件与备件（参见第 585 页）。



第5.2节 集成的 HMI

本节包含了哪些内容？

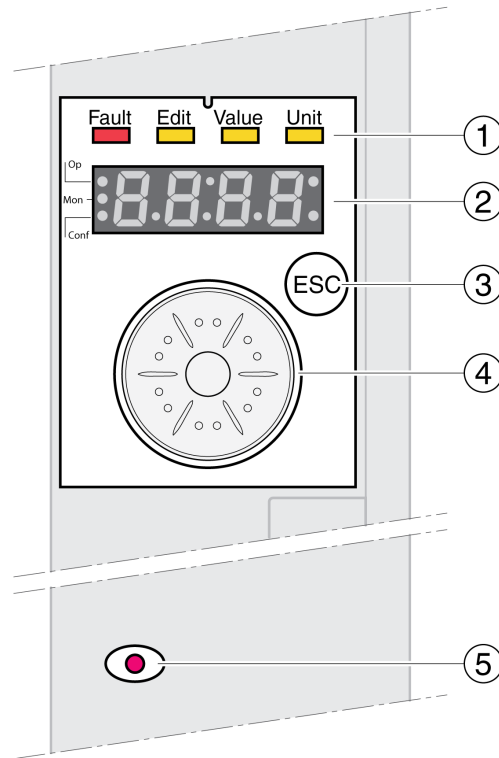
本节包含了以下主题：

主题	页
集成 HMI 概览	131
菜单结构	133
进行设置	140

集成 HMI 概览

该设备可通过集成的 HMI（人机界面）设定参数和起动运行模式Jog或执行自动调整。同样可以显示诊断信息（如参数值或错误代码）。可在调试和运行部分的章节中找到是否可以通过集成的 HMI 或者必须使用调试软件来实现某个功能。

概述



- 1 状态 LED
- 2 7 段显示器
- 3 按键ESC
- 4 导航按钮
- 5 红色 LED 发光时表示：DC 总线欠压

状态 LED 和一个 4 位 7 段显示屏可以显示设备状况、菜单名称、参数代码、状态代码和故障代码。可以通过旋转导航按钮选择菜单级别和参数，以及增加或减小数值。选择完成后按下导航按钮进行确认。

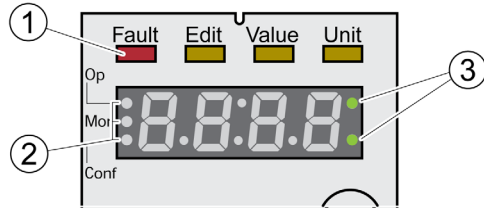
按下 ESC（退出）键可以退出参数和菜单选项。若要显示数值，可按下 ESC 键回到最后保存的数值。

HMI 上的字符集

下表是 4 位 7 段显示屏上字符的排列。

A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R
<i>A</i>	<i>b</i>	<i>c</i>	<i>d</i>	<i>E</i>	<i>F</i>	<i>G</i>	<i>H</i>	<i>i</i>	<i>J</i>	<i>K</i>	<i>L</i>	<i>Π</i>	<i>n</i>	<i>o</i>	<i>P</i>	<i>q</i>	<i>r</i>
S	T	U	V	W	X	Y	Z	1	2	3	4	5	6	7	8	9	0
<i>S</i>	<i>t</i>	<i>u</i>	<i>V</i>	<i>W</i>	<i>X</i>	<i>y</i>	<i>Z</i>	<i>1</i>	<i>2</i>	<i>3</i>	<i>4</i>	<i>5</i>	<i>6</i>	<i>7</i>	<i>8</i>	<i>9</i>	<i>0</i>

显示设备状况



- 1 四个状态 LED
- 2 用于识别菜单级别的三个状态 LED
- 3 闪烁的点报告 0 级故障

1：7 段显示屏的上方是四个状态 LED：

Fault	Edit	Value	Unit	含义
红灯亮起				运行状态故障
	黄灯亮起	黄灯亮起		可以编辑的参数值
		黄灯亮起		参数值
			黄灯亮起	选定参数的单位

2：用于识别菜单级别的三个状态 LED

LED	含义
Op	运行
Mon	状态信息
Conf	设置(Configuration)

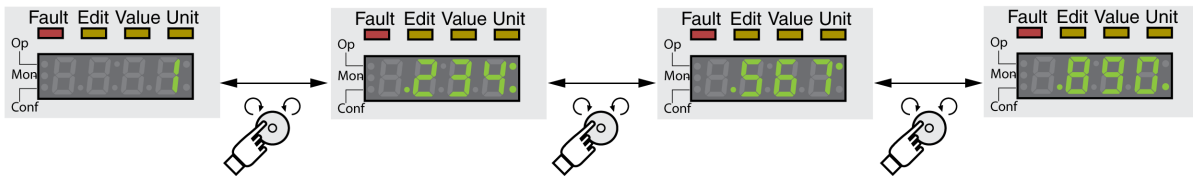
3：闪烁的点报告 0 级故障，例如超过极限值时。

显示数值

HMI 上可直接显示出 999 以下的数值。

大于 999 的数值将在 1000 以上的窗格中显示。通过转动导航按钮可在窗格之间进行切换。

示例：数值 1234567890



导航按钮

可以旋转和按下导航按钮。按下分为短按 (≤ 1 s) 和长按 (≥ 3 s)。

旋转导航按钮，可以：

- 向后或向前切换菜单
- 向后或向前切换参数
- 增加或减小数值
- 当数值 >999 时在窗格间进行切换

短时间按下导航按钮，可以：

- 调出选定菜单
- 调出选定参数
- 将选定的值保存到 EEPROM 中

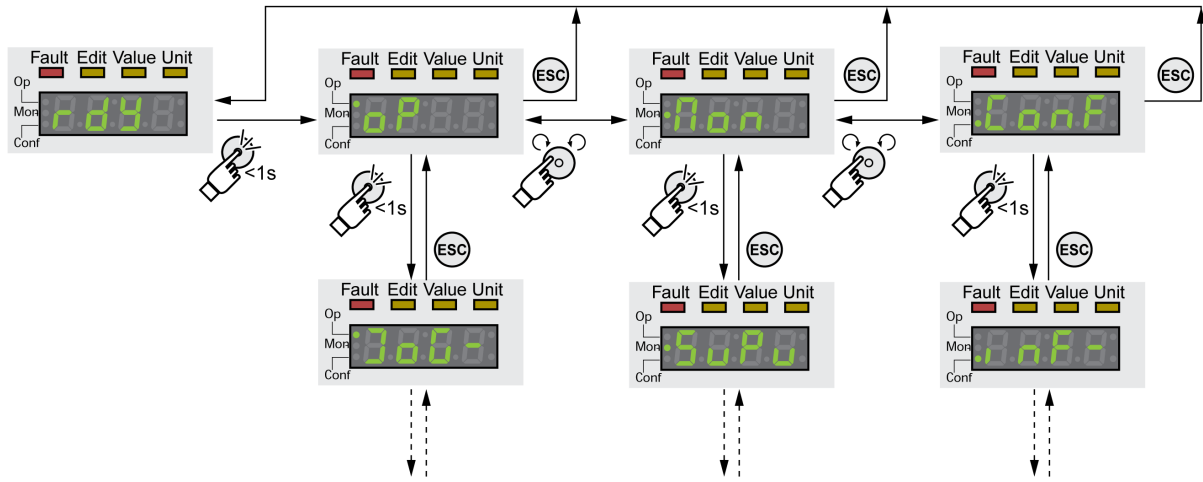
长时间按下导航按钮，可以：

- 显示选定参数的说明
- 显示选定参数值的单位

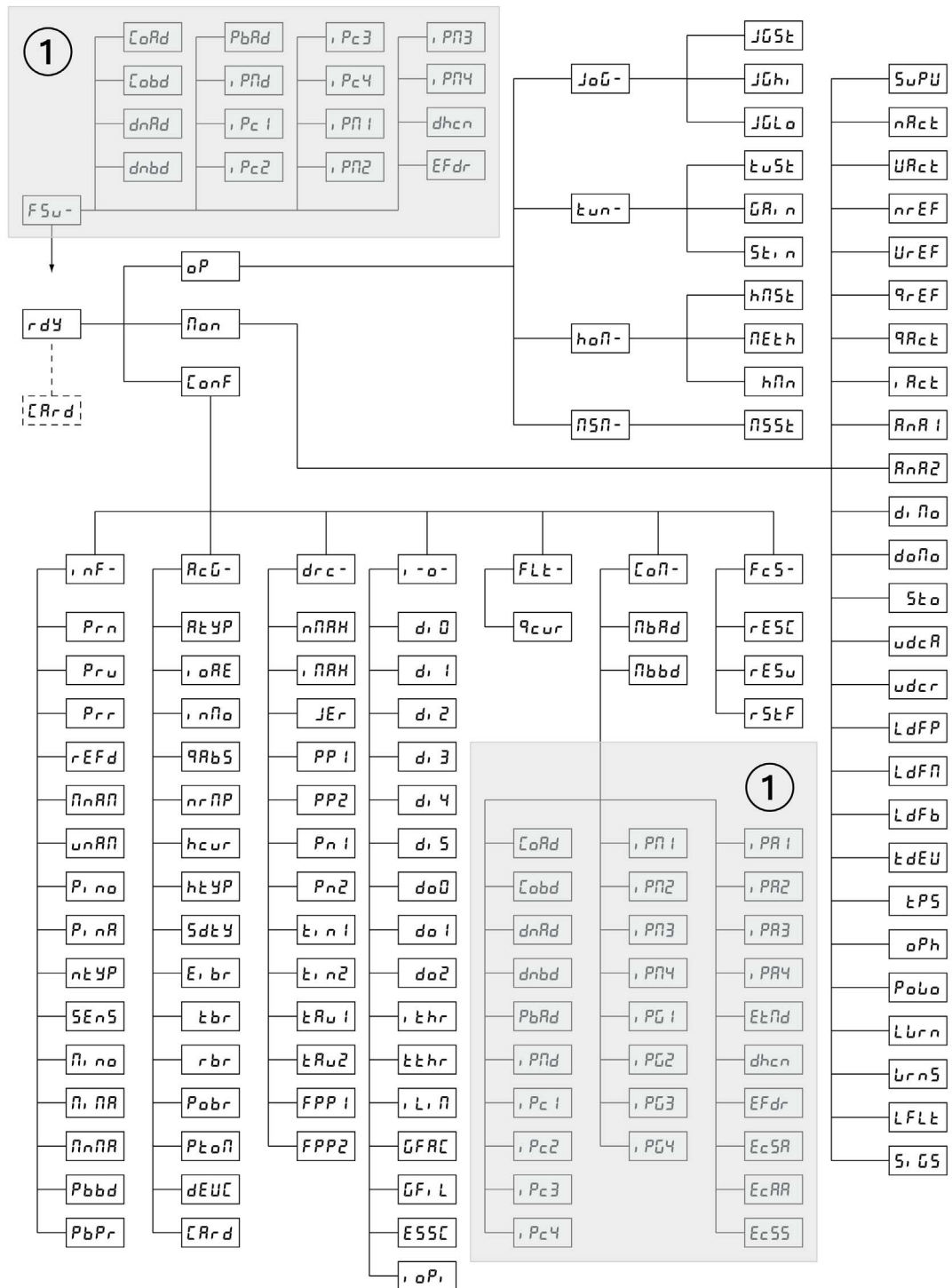
菜单结构

概述

集成 HMI 由菜单驱动工作。下图为菜单结构最上一级的示意图：



在最上一级菜单的下方是属于该菜单项的下一级参数。为进一步说明，参数表中也给出了菜单路径，如 $oP \rightarrow JoG-$ 。



1 根据模块

HMI 菜单 FSU -	描述
FSU -	首次设置(First Setup)
CoRd	CANopen 地址 (节点地址)
CoBd	CANopen 波特率
dnRd	DeviceNet 节点地址 (MAC-ID)

HMI 菜单 F50 -	描述
<i>d n b d</i>	DeviceNet 波特率
<i>P b A d</i>	Profibus 地址
<i>i P n d</i>	IP 地址关联方式
<i>i P c 1</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 1
<i>i P c 2</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 2
<i>i P c 3</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 3
<i>i P c 4</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 4
<i>i P n 1</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 1
<i>i P n 2</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 2
<i>i P n 3</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 3
<i>i P n 4</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 4
<i>d h c n</i>	用户应用名称HMI, 第4部分
<i>E F d r</i>	FDR 服务

HMI 菜单 oP	描述
<i>o P</i>	运行模式(Operation)
<i>J o G -</i>	Jog (手动运行) 运行方式
<i>t u n -</i>	自动调整
<i>h o m -</i>	Homing (基准点定位) 运行模式
<i>n S n -</i>	运行模式 Motion Sequence

HMI 菜单 J o G -	描述
<i>J o G -</i>	Jog (手动运行) 运行方式
<i>J G S t</i>	启动运行模式Jog
<i>J G h i</i>	快速运动速度
<i>J G L o</i>	缓慢运动速度

HMI 菜单 t u n -	描述
<i>t u n -</i>	自动调整
<i>t u S t</i>	启动自动调整
<i>G R i n</i>	全局放大因数 (影响参数组1)
<i>S t i n</i>	自动整定的运动方向

HMI 菜单 h o m -	描述
<i>h o m -</i>	Homing (基准点定位) 运行模式
<i>h n S t</i>	启动Homing运行模式
<i>n E t h</i>	Homing 优先采用的方法
<i>h n n</i>	查找开关的目标速度

HMI 菜单 n S n -	描述
<i>n S n -</i>	运行模式 Motion Sequence
<i>n S S t</i>	启动运行模式Motion Sequence

HMI 菜单 n o n	描述
<i>n o n</i>	监测 (Monitoring)
<i>S u P u</i>	电机运动时的 HMI 显示
<i>n R c t</i>	实际转速

HMI 菜单 <i>Mon</i>	描述
<i>VAct</i>	实际速度
<i>nREF</i>	给定转速
<i>VREF</i>	给定速度
<i>qREF</i>	额定电机电流 (q 分量, 产生转矩)
<i>qAct</i>	实际电机电流 (q 分量, 产生转矩)
<i>iAct</i>	电机总电流
<i>AnA1</i>	模拟 1: 输入电压的值
<i>AnA2</i>	模拟 2: 输入电压的值
<i>diPo</i>	数字输入端的状态
<i>doPo</i>	数字输出端的状态
<i>Sto</i>	STO 安全功能输入端的状态
<i>udcR</i>	DC 总线上的电压
<i>udcR</i>	DC 总线电压的利用率
<i>LdFP</i>	输出级负载
<i>LdFN</i>	电机负载
<i>LdFb</i>	制动电阻负载
<i>tDEV</i>	设备温度
<i>tPS</i>	输出级的温度
<i>oPh</i>	运行小时计数器
<i>Polo</i>	接通循环的数量
<i>LWrn</i>	不导致停机的故障 (故障级别 0)
<i>WrnS</i>	0 级的故障, 经过位编码 (参数 <i>_WarnLatched</i>)
<i>LFLt</i>	导致停机的故障 (故障级别 1 至 4)
<i>S,GS</i>	监测信号的存储状态

HMI 菜单 <i>Conf</i>	描述
<i>Conf</i>	配置 (Configuration)
<i>inf-</i>	信息/识别(IN formation / I dentification)
<i>AcG-</i>	轴配置(A xis C onfiguration)
<i>drC-</i>	设备配置(DR ive C onfiguration)
<i>i-o-</i>	可配置的输入/输出(I n O ut)
<i>FLt-</i>	故障显示
<i>CoM-</i>	通讯(COM munication)
<i>FcS-</i>	重新恢复出厂设置 (默认值) (F actory S ettings)

HMI 菜单 <i>inf-</i>	描述
<i>inf-</i>	信息/识别(IN formation / I dentification)
<i>Pcn</i>	固件编号
<i>Pcv</i>	固件版本
<i>Pcr</i>	固件修订
<i>rEFd</i>	产品名称
<i>nnAn</i>	类型
<i>unAn</i>	使用的用户定义的名称
<i>Pino</i>	输出级的额定电流
<i>PinA</i>	输出级的最大电流
<i>нtYP</i>	电机型号
<i>SEnS</i>	电机编码器类型
<i>PinO</i>	电机额定电流
<i>PinA</i>	最大电机电流

HMI 菜单 <i>i n F -</i>	描述
<i>n n n A</i>	最大允许的电机转速/速度
<i>P b b d</i>	Profibus 波特率
<i>P b P r</i>	Profibus 驱动特征曲线

HMI 菜单 <i>A c G -</i>	描述
<i>A c G -</i>	轴配置(Axis Configuration)
<i>A t Y P</i>	启用模数
<i>i o A E</i>	接通时启用输出级
<i>i n n o</i>	运动方向反转
<i>q A b S</i>	关闭/接通时绝对位置的模拟
<i>n r n P</i>	速度运动特征曲线的最大速度
<i>h c u r</i>	停止的电流值
<i>h t Y P</i>	停止的选项编码
<i>S d t Y</i>	运动期间禁用输出级时的动作
<i>E i b r</i>	内部或外部制动电阻的选择
<i>t b r</i>	外部制动电阻的最大允许接通时间
<i>r b r</i>	外部制动电阻的电阻值
<i>P o b r</i>	外部制动电阻的额定功率
<i>P t o n</i>	PTO 接口的使用方式
<i>d E V C</i>	设定控制方式
<i>C A r d</i>	存储卡管理

HMI 菜单 <i>d r C -</i>	描述
<i>d r C -</i>	设备配置(DRive Configuration)
<i>n n A X</i>	速度限制
<i>i n A X</i>	电流限制
<i>J E r</i>	速度运动特征曲线的冲击限度
<i>P P 1</i>	位置控制器 P 系数
<i>P P 2</i>	位置控制器 P 系数
<i>P n 1</i>	转速控制器 P 系数
<i>P n 2</i>	转速控制器 P 系数
<i>t i n 1</i>	转速控制器积分时间常数
<i>t i n 2</i>	转速控制器积分时间常数
<i>t A u 1</i>	给定速度滤波器的滤波器时间常数
<i>t A u 2</i>	给定速度滤波器的滤波器时间常数
<i>F P P 1</i>	速度前馈
<i>F P P 2</i>	速度前馈

HMI 菜单 <i>i - o -</i>	描述
<i>i - o -</i>	可配置的输入/输出(In Out)
<i>d i 0</i>	输入端 DI0 的功能
<i>d i 1</i>	输入端 DI1 的功能
<i>d i 2</i>	输入端 DI2 的功能
<i>d i 3</i>	输入端 DI3 的功能
<i>d i 4</i>	输入端 DI4 的功能
<i>d i 5</i>	输入端 DI5 的功能
<i>d o 0</i>	输出端 DQ0 的功能
<i>d o 1</i>	输出端 DQ1 的功能

HMI 菜单 <i>i-o-</i>	描述
<i>d o 2</i>	输出端 DQ2 的功能
<i>i t h r</i>	电流阈值的监测
<i>t t h r</i>	时间窗口监测
<i>i L i n</i>	通过输入端来实现电流限制
<i>G F R c</i>	选择特定的传动系数
<i>G F i L</i>	激活冲击限度
<i>E S S c</i>	编码器模拟的分辨率
<i>i o P i</i>	PTI 接口参比量信号类型的选择

HMI 菜单 <i>F L t -</i>	描述
<i>F L t -</i>	故障显示
<i>q c u r</i>	快速停止的电流值

HMI 菜单 <i>C o m -</i>	描述
<i>C o m -</i>	通讯(COMmunication)
<i>m b A d</i>	Modbus 地址
<i>m b b d</i>	Modbus 波特率
<i>C o A d</i>	CANopen 地址 (节点地址)
<i>C o b d</i>	CANopen 波特率
<i>d n A d</i>	DeviceNet 节点地址 (MAC-ID)
<i>d n b d</i>	DeviceNet 波特率
<i>P b A d</i>	Profibus 地址
<i>i P n d</i>	IP 地址关联方式
<i>i P c 1</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 1
<i>i P c 2</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 2
<i>i P c 3</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 3
<i>i P c 4</i>	以太网模块 IP 地址, 字节 4
<i>i P n 1</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 1
<i>i P n 2</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 2
<i>i P n 3</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 3
<i>i P n 4</i>	子网掩码 IP 地址, 字节 4
<i>i P G 1</i>	网关 IP 地址, 字节 1
<i>i P G 2</i>	网关 IP 地址, 字节 2
<i>i P G 3</i>	网关 IP 地址, 字节 3
<i>i P G 4</i>	网关 IP 地址, 字节 4
<i>i P A 1</i>	当前使用的以太网模块 IP 地址, 字节 1
<i>i P A 2</i>	当前使用的以太网模块 IP 地址, 字节 2
<i>i P A 3</i>	当前使用的以太网模块 IP 地址, 字节 3
<i>i P A 4</i>	当前使用的以太网模块 IP 地址, 字节 4
<i>E t n d</i>	记录
<i>d h c n</i>	用户应用名称HMI, 第4部分
<i>E F d r</i>	FDR 服务
<i>E c S A</i>	第二个 EtherCAT 地址
<i>E c A A</i>	EtherCAT 地址
<i>E c S S</i>	EtherCAT 从站状态

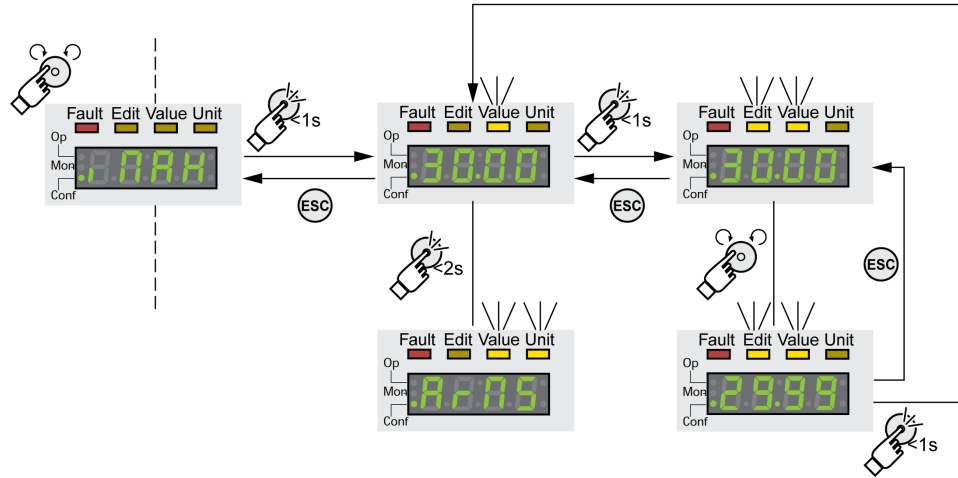
HMI 菜单 <i>F c S -</i>	描述
<i>F c S -</i>	重新恢复出厂设置 (默认值) (Factory Settings)

HMI 菜单 <i>F c S -</i>	描述
<i>r E S c</i>	复位控制回路参数
<i>r E S u</i>	复位用户参数
<i>r S t F</i>	重新恢复出厂设置 (默认值)

进行设置

参数的调出和设置

下图为调出参数（第二级）和输入（选择）属于该参数的参数值（第三级）的示例。



- 请导航至参数 *iMAX* (iMax)。
- 要显示参数说明，长按导航按钮。
参数说明显示为滚动文字。
- 要显示参数值，短按导航按钮。
状态 LED Value 亮起，显示参数值。
- 要显示参数的单位，长按导航按钮。
只要按下导航按钮，状态 LED Value 和 Unit 就会亮起。显示参数的单位。在松开导航键之后，会重新显示参数值。
- 为了能修改参数值，短按导航按钮。
状态 LED Edit 和 Value 亮起，显示参数值。
- 旋转导航按钮，以更改参数值。已经预先设定各个参数的步距和极限值。
- 为了能保存修改后的参数值，短按导航按钮。
如果不想保存修改后的参数值，可按下 ESC 键取消。这样便会跳回到原来显示的参数值。
修改后的参数值闪烁一次，保存到 EEPROM 中。
- 按下 ESC 键，可返回菜单。

7 段显示器显示内容的确定

4 位 7 段显示器显示运行状态（出厂设置）。

对于菜单项 *dr c - / S u P V*，可以确定：

- *S t A t* 默认显示运行状态
- *V A c t* 默认显示电机实际速度
- *i A c t* 默认显示电机实际电流

仅当输出级处于禁用状态时才会接受更改。

第5.3节

外部图形显示终端

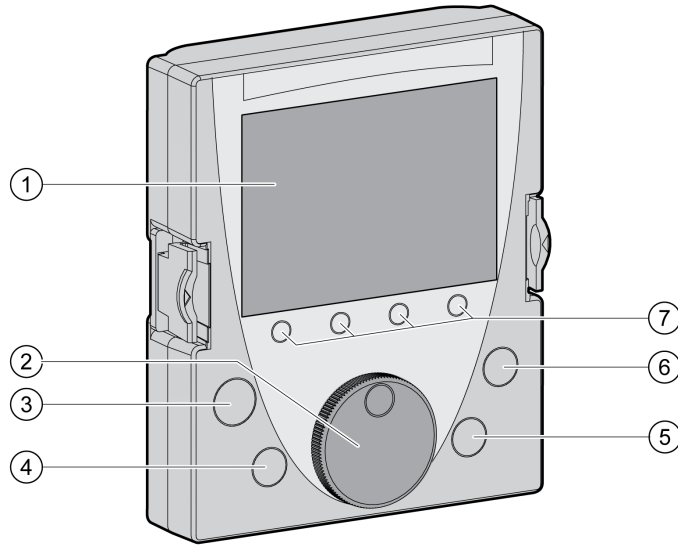
本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
显示和操作单元	142
将外部图形显示终端与 LXM32 相连接	144
使用外部图形显示终端	145

显示和操作单元

外部图形显示终端是一个工具，该工具只用于确定调试驱动放大器。



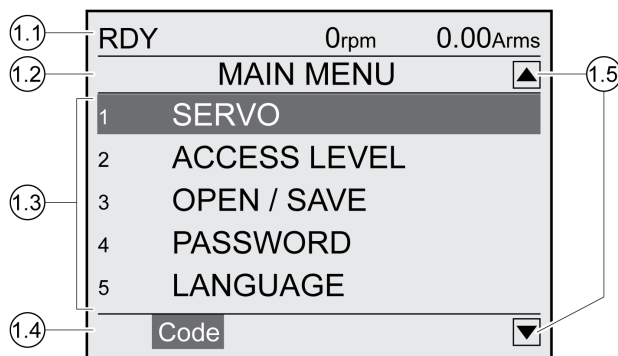
- 1 显示区域
- 2 导航按钮
- 3 按键STOP/RESET
- 4 按键RUN
- 5 按键FWD/REV
- 6 按键ESC
- 7 功能键F1 ... F4

根据外部图形显示终端的固件版本，可以以不同方式显示已显示的信息。请使用最新的固件版本。

显示区域 (1)

显示区域分为5个窗格。

外部图形显示终端的显示栏 (英语示例)



- 1.1 驱动放大器的状态信息
- 1.2 菜单行
- 1.3 数据栏
- 1.4 功能行
- 1.5 导航区域

驱动放大器的状态信息 (1.1)

在该行中显示电机的运行状态、实际速度和实际电流。在出现故障时显示故障代码。

菜单行 (1.2)

在菜单行显示菜单的名称。

数据栏 (1.3)

在数据栏内可以显示如下信息，并且更改数值：

- 子菜单
- 运行模式
- 参数和参数值
- 运动状态
- 故障信息

功能行 (1.4)

在功能行内显示按压相关的功能键时触发的功能。比如：通过功能键 F1 显示“代码”。如果您按压按钮 F1，则显示出已显示参数的HMI名称。

导航区域 (1.5)

导航区域内的箭头表示箭头方向仍有可用的其它信息。

导航按钮 (2)

可以通过旋转导航按钮选择菜单级别和参数，以及增加或减小数值。选择完成后按下导航按钮进行确认。

按钮STOP/RESET (3)

使用按钮STOP/RESET结束Quick Stop的运动。

按钮RUN (4)

使用按钮RUN可以启动一个运动。

按钮FWD/REV (5)

使用按钮FWD/REV切换运动方向。

按钮ESC (6)

使用按钮ESC (Escape) 可以退出参数和菜单或中断一个运动。若要显示数值，可使用ESC按钮回到最后保存的数值。

功能键F1 ... F4 (7)

在显示栏的功能行中显示当按下功能键后会被触发的功能。

将外部图形显示终端与 LXM32 相连接

外部图形显示终端是驱动放大器的附件，参见章节配件与备件 (参见第 585 页)。外部图形显示终端连接在 CN7 (调试界面)。只能使用与外部图形显示终端一起提供的电缆进行连接。如果外部图形显示终端已经与 LXM32 的调试界面相连接，则集成的 HMI 被关闭。在集成的 HMI 的显示屏上显示 *d i s P* (显示)。

使用外部图形显示终端

下面的示例显示外部图形显示终端的操作。

语言切换示例

在该示例中您设置外部图形显示终端所需的语言。必须完全完成驱动放大器的安装，必须打开控制系统电源。

- 请打开主菜单。
- 将导航按钮旋转至第5点 (语言)。
- 按压导航按钮，对选择进行确认。
在菜单行中显示功能 5 (语言)。在数据栏中显示设置的数值，该情况下就是设置的语言。
- 按下导航按钮，以更改设置的数值。
在菜单行显示“语言”为选择的功能。在数据栏中显示支持的语言。
- 旋转导航按钮，选择您所需的语言。
当前设置的语言标有记号。
- 按压导航按钮，以接受选择的数值。
在菜单行显示“语言”为选择的功能。在数据栏显示选择的语言。
- 按压按钮ESC，以返回主菜单。
以选择的语言来显示主菜单。

第5.4节 调试程序

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
首次接通设备	147
设置极限值	148
数字输入和输出	150
限位开关信号检测	152
检查安全功能 STO	153
抱闸（可选件）	154
检查运动方向	157
编码器参数值设置	158
设置制动电阻的参数	162
自动调整	164
自动调整功能的高级设置	166

首次接通设备

进行“首次设置”

如果第一次接通设备的控制系统电源或者当出厂设置恢复后，必须进行“首次设置”。

自动读入电机数据记录

将编码器连接至设备CN3后接通电源，可从 Hiperface 编码器读出电机的电气铭牌。检查数据记录后，保存到 EEPROM 中。

数据记录包括电机的额定转矩、最大转矩、额定电流、最高转速以及极对数等技术信息。用户不能更改这些数据记录。

手动设置电机参数

若电机编码器未连接至CN3，则必须手动设置电机参数。请注意编码器模块手册中的信息。

准备

如果不仅要通过 HMI 来进行调试，就必须将安装有调试软件的 PC 机连接到设备上。

接通设备

- 确保断开了主电源和控制电源。
- 调试时断开与现场总线的连接，以避免同时存取造成冲突。
- 接通控制系统电源。
设备进行初始化。7 段显示屏的段和状态 LED 亮起。

如果设备上插入了存储卡，7 段显示屏上会短时显示 *Card* 字样的信号。发出此信号，说明已经识别了存储卡。如果 *Card* 信号在 7 段显示屏上长时间显示，则说明存储卡的内容和设备中保存的参数值不同。详细信息请参见章节存储卡 (参见第 180 页)。

初始化完成后，并且插有一个或多个插件时，必须进行与模块有关的其它设置。请按照模块手册中的说明进行设置。

重启设备

设备重启后，所做的修改才能生效。重启后设备可以使用这些修改。

其它步骤

- 请在设备上粘贴载有维护所需信息的标签，如现场总线类型和设备地址等。
- 请进行以下所述之设置以便进行调试。

注意：有关显示参数的信息以及参数列表参见章节参数 (参见第 451 页)。

设置极限值

设置极限值

必须从系统配置和电机的特征参数计算出适当的极限值。只要电机在没有连接负荷的情况下工作，就不需要更改默认设置。

Current Limitation

最大电机电流可用参数 CTRL_I_max 设定。

“快速停止”功能的最大电机电流通过参数 LIM_I_maxQSTP 限定，“停止”功能的最大电机电流通过参数 LIM_I_maxHalt 限定。

- 通过参数 CTRL_I_max 设定最大电机电流。
- 通过参数 LIM_I_maxQSTP 设定“快速停止”功能的最大电机电流。
- 通过参数 LIM_I_maxHalt 设定“停止”功能的最大电机电流。

电机可通过减速坡道函数或最大电流制动，实现“快速停止”和“停止”功能。

本设备可借助电机和设备数据限定最大允许电流。即使对参数 CTRL_I_max 输入不允许的过高最大电流，也可以限定该值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_I_max CONF → drC - I MAX	<p>电流限制 运行时实际的电流限制是下述数值中的最小值： - CTRL_I_max - _M_I_max - _PS_I_max - 通过模拟量输入端进行电流限制 (IOM1 模块) - 通过数字量输入的电流限制 由I2t监控所导致的限幅也将被注意到。</p> <p>默认：_PS_I_max，PWM 频率为 8kHz， 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A_{rms}。 变更的设置将被立即采用。</p>	A _{rms} 0.00 - 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:C _h Modbus 4376 Profibus 4376 CIP 117.1.12 ModbusTCP 4376 EtherCAT 3011:C _h PROFINET 4376
LIM_I_maxQSTP CONF → FLt - Q cur	<p>Quick Stop 电流 该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制（不受电机/输出级的限制）</p> <p>在快速停止时，电流限制 (_I_{max_act}) 符合下列数值的最低值： - LIM_I_maxQSTP - _M_I_max - _PS_I_max</p> <p>快速停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。</p> <p>默认：_PS_I_max，PWM 频率为 8kHz， 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A_{rms}。 变更的设置将被立即采用。</p>	A _{rms} - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:D _h Modbus 4378 Profibus 4378 CIP 117.1.13 ModbusTCP 4378 EtherCAT 3011:D _h PROFINET 4378

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
LIM_I_maxHalt CONF → ACG- hcur	<p>停止电流</p> <p>该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制（不受电机/输出级的限制）</p> <p>在停止时，电流限制 (I_{max_act}) 符合下列数值的最低值：</p> <ul style="list-style-type: none"> - LIM_I_maxHalt - M_I_max - PS_I_max <p>停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。</p> <p>默认：PS_I_max，PWM 频率为 8kHz，电源电压为 230V/480V 步距为 $0.01 A_{rms}$。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	A_{rms} - - -	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3011:En Modbus 4380 Profibus 4380 CIP 117.1.14 ModbusTCP 4380 EtherCAT 3011:En PROFINET 4380

Velocity Limitation

最大转速可通过参数 CTRL_v_max 进行限定。

- 通过参数 CTRL_v_max 确定最大电机转速。

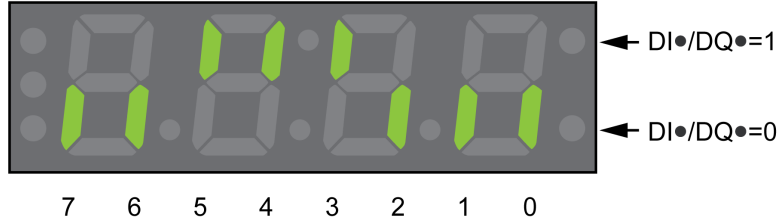
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
CTRL_v_max CONF → drC- nMAX	<p>速度限制</p> <p>运行时的速度限制是下述数值中的最小值：</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_v_max - M_n_max <p>- 通过模拟量输入端进行速度限制 (IOM1 模块)</p> <p>- 通过数字量输入的速度限制</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	usr_v 1 13200 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3011:10h Modbus 4384 Profibus 4384 CIP 117.1.16 ModbusTCP 4384 EtherCAT 3011:10h PROFINET 4384

数字输入和输出

该设备具有可设置的输入和输出端。更多信息参见章节 数字输入和输出 (参见第 207 页)。数字量输入和输出的信号状态可通过 HMI 和现场总线显示。

集成的 HMI

通过集成 HMI 可以显示信号状态，但不能修改。



输入 (参数 `_I0_DI_act`) :

- 调出菜单项 - *Пон → д i П о*。
数字输入经过位编码。

位	信号
0	D10
1	D11
2	D12
3	D13
4	D14
5	D15
6... 7	-

STO 安全功能的输入端状态不能通过参数 `_I0_DI_act` 来显示。STO 安全功能的输入端状态可通过调用参数 `_I0_ST0_act` 来显示。

输出端 (参数 `_I0_DQ_act`) ;

- 调出菜单项 - *Пон → д о П о*。
数字输出经过位编码。

位	信号
0	DQ0
1	DQ1
2	DQ2
3... 7	-

现场总线

信号状态通过参数 `_I0_act` 用编码器来显示。数值“1”和“0”根据输入端和输出端的状态而定。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_I0_act</code> <i>П о н и о А С</i>	数字量输入端和输出端的物理状态 低位元： Bit 0 : DI0 Bit 1 : DI1 Bit 2 : DI2 Bit 3 : DI3 Bit 4 : DI4 Bit 5 : DI5 高位元： Bit 8 : DQ0 Bit 9 : DQ1 Bit 10 : DQ2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:1 _h Modbus 2050 Profibus 2050 CIP 108.1.1 ModbusTCP 2050 EtherCAT 3008:1 _h PROFINET 2050
<code>_I0_DI_act</code> <i>П о н д и П о</i>	数字量输入端的状态 位占用： Bit 0 : DI0 Bit 1 : DI1 Bit 2 : DI2 Bit 3 : DI3 Bit 4 : DI4 Bit 5 : DI5	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:F _h Modbus 2078 Profibus 2078 CIP 108.1.15 ModbusTCP 2078 EtherCAT 3008:F _h PROFINET 2078
<code>_I0_DQ_act</code> <i>П о н д о П о</i>	数字输出端的状态 位占用： Bit 0 : DQ0 Bit 1 : DQ1 Bit 2 : DQ2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:10 _h Modbus 2080 Profibus 2080 CIP 108.1.16 ModbusTCP 2080 EtherCAT 3008:10 _h PROFINET 2080
<code>_I0_ST0_act</code> <i>П о н С т о</i>	STO 安全功能输入端的状态 Bit 0 : STO_A Bit 1 : STO_B 若没有接入任何eSM安全模块，则该参数 显示的信号输入状态为STO_A和 STO_B。 若已接入一个eSM安全模块，则可通过信 号输入端或eSM安全模块开启STO安全 功能。此时，该参数显示STO安全功能是 否开启（无论通过信号输入端亦或通过 eSM安全模块开启）。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:26 _h Modbus 2124 Profibus 2124 CIP 108.1.38 ModbusTCP 2124 EtherCAT 3008:26 _h PROFINET 2124

限位开关信号检测

限位开关的使用可起到一定的危害防护（这些危害比如有，因参考值不正确导致碰撞机械止挡）。

警告

丧失控制

- 若风险分析表明您的应用中需要限位开关，则请安装开关。
- 确保限位开关正确连接。
- 确保限位开关与机械止挡相距足够远的距离，以允许有足够的停止距离。
- 确保限位开关的参数设置和功能都正确。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

- 安装限位开关时，注意电机的运行不得超过限位开关的位置。
- 以手动方式触发限位开关。
如果显示一条故障信息，说明已触发了限位开关。

限位开关的释放以及常闭触点或常开触点的设置，可以通过参数进行更改，参见章节限位开关 (参见第 359 页)。

检查安全功能 STO

有安全功能STO的运行

如果要使用 STO 安全功能，请进行下述步骤：

- 为了防止因电压恢复而出现电机意外重新启动，参数 I0_AutoEnable 必须设定为“off”。确保参数 I0_AutoEnable 被设置为“off”。
HMI：CONF → ACU → IOAE。

请断开主电源和控制电源：

- 请检查输入端 STO_A 和 STO_B 上的信号线路是否已相互分离。这两个信号线路不得有电接触。

请接通主电源和控制电源：

- 启用输出级，不启动电机运动。
- 释放安全功能 STO。
如果现在禁用输出级并显示故障信息 1300，说明触发了安全功能 STO。
如果显示其他故障信息，说明未触发安全功能 STO。
- 将所有安全功能测试结果记录在验收记录上。

无安全功能STO的运行

如果您不想使用 STO 安全功能：

- 确保输入 STO_A 和 STO_B 已连接至 +24VDC。

抱闸 (可选件)

抱闸

电机中的抱闸用于在禁用了输出级之后保持电机位置。抱闸不是安全措施并且不是常用制动。

⚠ 警告

意外轴运动

- 不得将内部抱闸用作安全相关措施。
- 只能将经认证的外部制动器用作安全相关措施。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

打开抱闸

在激活输出级时，电流通电。此时，抱闸将自动打开。

抱闸打开需要一定的时间。该时间保存在电机的电子铭牌中。只有当该延迟过后，才会切换至 **6 Operation Enabled** 运行状态。

可通过参数设置额外延迟，参见章节打开抱闸时的时间延迟 (参见第 154 页)。

抱闸的闭合

输出级禁用时抱闸自动关闭。

抱闸关闭需要一定的时间。该时间保存在电机的电子铭牌中。在延迟期间，电机保持通电。

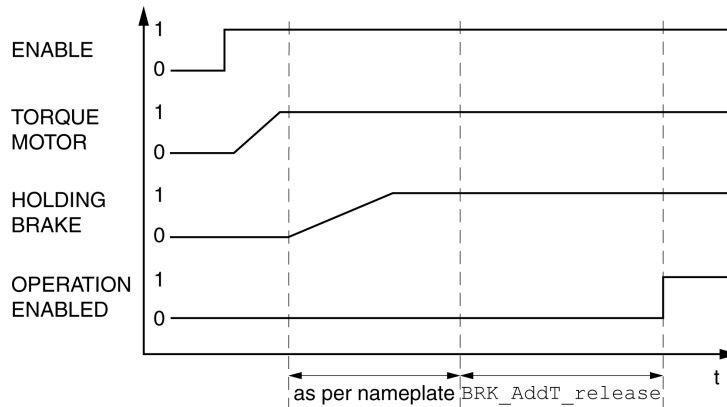
有关触发安全功能 STO 时抱闸的反应的更多信息，请参见章节 STO (“Safe Torque Off”) 安全功能 (参见第 79 页)。

可通过参数设置额外延迟，参见章节关闭抱闸时的时间延迟 (参见第 155 页)。

打开抱闸时的额外时间延迟

可通过参数 BRK_AddT_release 设置额外延迟。

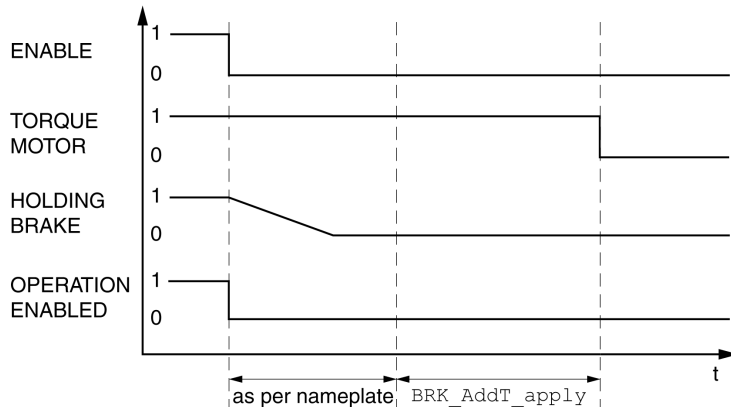
只有当全部延迟过后，才会切换至 6 Operation Enabled 运行状态。



参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
BRK_AddT_release Conf → ACC - brkE	打开抱闸时的额外时间延迟 抱闸打开全部延迟符合电机电子铭牌中的延迟和此参数的附加延迟。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	ms 0 0 400	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:7 _h Modbus 1294 Profibus 1294 CIP 105.1.7 ModbusTCP 1294 EtherCAT 3005:7 _h PROFINET 1294

关闭抱闸时的额外时间延迟

可通过参数BRK_AddT_apply设置额外延迟。
电机保持通电，直到全部延迟时间结束。



参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
BRK_AddT_apply CONF → ACG - b t C L	关闭抱闸时的额外时间延迟 抱闸通风全部延迟符合电机电子铭牌中的延迟和此参数的附加延迟。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	ms 0 0 1000	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:8 _n Modbus 1296 Profibus 1296 CIP 105.1.8 ModbusTCP 1296 EtherCAT 3005:8 _n PROFINET 1296

检查抱闸的功能

该设备处于工作状态"Ready to switch on"。

- 启动 Jog 运行模式 (HMI : OP → JOG → JGSt)
激活输出级，并且打开抱闸。在 HMI 上显示 JG -。
- 如果抱闸自动打开，请持续按下导航按钮。接着按下 ESC 键。
只要按住导航按钮，电机即可转动。在按下 ESC 键时，重新关闭抱闸，禁用输出级。
- 如果抱闸未自动打开，请持续按下 ESC 键。
在按下 ESC 键时，禁用输出级。
- 如果抱闸未正确反应，请检查布线。

手动打开抱闸

为了进行机械调准，可能必须手动转动或推移电机位置。

抱闸的手动通风只能在运行状态 3 Switch On Disabled、4 Ready To Switch On 或 9 Fault 下进行。

产品首次运行时，发生意外运动（例如由于布线错误或参数设置不当）的危险增加。打开抱闸时，可能会导致发生意外运动，例如立式轴时负荷下降。

警告

意外运动

- 运行设备时，请确保没有人员或障碍物处于工作区域内。
- 请确保不会因负荷下降或其它的意外运动造成危险而引起损伤。
- 请在无耦合负载的情况下进行首次测试。
- 请确保急停按钮功能正常，按钮可被参加测试的全部人员触及到。
- 请考虑电机可能在非计划的方向上运动或发生振动。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

固件版本 ≥V01.12 的抱闸可以手动打开。

手动关闭抱闸

为了测试抱闸，可能需要手动关闭抱闸。
 只能在电机停止时手动关闭抱闸。
 如果在手动关闭了抱闸时激活输出级，抱闸会保持关闭状态。
 手动关闭抱闸优先于自动和手动打开抱闸。
 如果在已手动连接抱闸的情况下启动运动，则可能会导致磨损。

注意

制动器磨损和制动力丧失

- 确保在抱闸已关闭的情况下，电机不再产生作为抱闸保持转矩的转矩。
- 手动关闭抱闸仅用于测试抱闸。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

固件版本 ≥V01.20 的抱闸可以手动关闭。

手动通过信号输入端打开抱闸

为了能够通过信号输入端对抱闸进行手动打开，必须完成信号输入功能“放行抱闸”的参数设定，参见章节数字输入端和输出端 (参见第 207 页)。

通过现场总线手动打开或关闭抱闸

借助于参数 BRK_release，可以通过现场总线对抱闸进行手动通风。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
BRK_release	手动运行抱闸 0 / Automatic : 自动处理 1 / Manual Release : 手动打开抱闸 2 / Manual Application : 手动关闭抱闸 可以手动打开或关闭抱闸。 只有在'Switch On Disabled'、'Ready To Switch On'或'Fault'运行状态下才能手动打开或关闭抱闸。 如果想要手动关闭抱闸，再手动打开抱闸，必须先将该参数设为'Automatic'，然后再设为'Manual Release'。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3008:A _n Modbus 2068 Profibus 2068 CIP 108.1.10 ModbusTCP 2068 EtherCAT 3008:A _n PROFINET 2068

检查运动方向

定义运动方向

根据 IEC 61800-7-204 电机转动时的转动方向定义如下：如果从电机轴的正面看去，电机轴以顺时针方向旋转的方向就是正向。

在应用中，必须遵循 IEC 61800-7-204 的指导，因为许多运动相关的功能块、编程惯例以及安全相关设备和常规设备在其逻辑和运算方法中都假设遵循此标准。

警告

因电机相位错接导致意外运动

不要错接电机相位。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

当在您的应用中需要运动方向转向，您可将运动方向参数化。

通过启动运动可对运动方向实施检查。

检查运动方向

供电已接通。

- 转换至Jog运行模式。(HMI： $OP \rightarrow Jog \rightarrow JGSt$)
在 HMI 上显示 $JG-$ 。

正方向转动：

- 持续按下导航按钮。
在正向运动。

负方向转动：

- 旋转导航按钮，直到HMI上显示 $-JG$ 。
- 持续按下导航按钮。
反向转动。

改变运动方向

运动方向可以反转。

- 运动方向反转已关闭：
出现正向目标值时在正向转动。
- 运动方向反转已启动：
出现正向目标值时在反向转动。

通过参数 InvertDirOfMove 可反转运动方向。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
InvertDirOfMove $CONF \rightarrow$ $ACG-$ $inpo$	运动方向反转 0 / Inversion Off / OFF ：运动方向反转已关闭 1 / Inversion On / on ：运动方向反转已启动 限位开关，在运行时候沿正方向开动，与正向限位开关的输入连接并逆转。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:C _n Modbus 1560 Profibus 1560 CIP 106.1.12 ModbusTCP 1560 EtherCAT 3006:C _n PROFINET 1560

编码器参数值设置

在高速转动时该设备可从编码器读出电机的绝对位置。通过参数 `_p_absENC` 可以显示绝对位置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_p_absENC</code> Πσπ ΡΑΠυ	与编码器工作范围有关的绝对位置 该数值相当于绝对编码器区域的模块位置。 如果机器解码器和电机解码器间的传动比 发生改变，则该数值无效。此时需要重新 启动。	<code>usr_p</code> - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301E:F _n Modbus 7710 Profibus 7710 CIP 130.1.15 ModbusTCP 7710 EtherCAT 301E:F _n PROFINET 7710

编码器的工作范围

单圈编码器的工作范围为每转131072增量。

多圈编码器的工作范围为4096转，每转131072增量。

绝对位置降低

如果转动的电机从绝对位置 0 向相反的方向转动，编码器可以测到其绝对位置降低。与此相反，其实际位置继续按数学方式计数，并提供一个负的位置值。在关闭和接通之后，实际位置与反向位置值不再相符，而采用编码器的绝对位置。

有以下方法可以用来调整编码器的绝对位置：

- 调准绝对位置
- 移动工作范围

调准绝对位置

电机静止时，可以通过参数 ENC1_adjustment 将电机的新绝对位置定义为当前电机的机械位置。
调准绝对位置也会造成标志脉冲移位。

编码器在编码器 2 (模块) 上的绝对位置可通过参数 ENC2_adjustment 进行调准。

- 请将负向机械极限位置的绝对位置值设置为大于 0。由此，运动将停留在编码器的连续范围中。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ENC1_adjustment	<p>编码器1绝对位置的调准 值域取决于编码器的类型。</p> <p>单圈编码器： 0 ... x-1</p> <p>多圈编码器： 0 ... (4096*x)-1</p> <p>单圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位)： -(x/2) ... (x/2)-1</p> <p>多圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位)： -(2048*x) ... (2048*x)-1</p> <p>'x' 的定义：编码器转动一圈的最大位置， 用户定义单位。在默认比例下，该数值为 16384。</p> <p>如果应该进行反向处理，请在设定编码器 位置之前完成设置。 在写入之后必须至少等 1 秒钟，直到驱动 放大器关断。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 3005:16 _h Modbus 1324 Profibus 1324 CIP 105.1.22 ModbusTCP 1324 EtherCAT 3005:16 _h PROFINET 1324

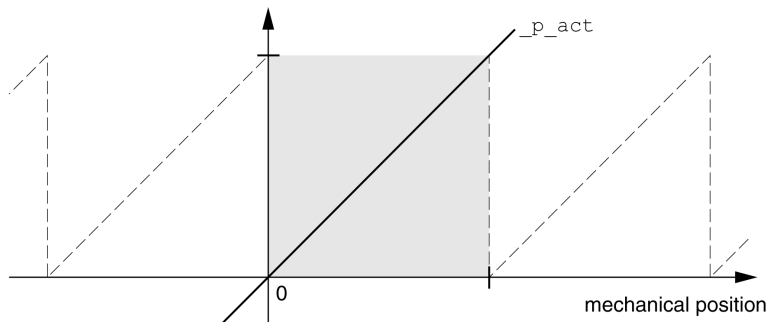
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ENC2_adjustment	<p>编码器2绝对位置的调准 数值范围取决于物理接口ENC2上编码器的类型。</p> <p>只有当参数 ENC_abs_source 设为 '编码器 2' 时，才能更改此参数。</p> <p>单圈编码器： 0 ... x-1</p> <p>多圈编码器： 0 ... (y*x)-1</p> <p>单圈编码器（用参数 ShiftEncWorkRang 移位）： -(x/2) ... (x/2)-1</p> <p>多圈编码器（用参数 ShiftEncWorkRang 移位）： -(y/2)*x ... ((y/2)*x)-1</p> <p>'x' 的定义：编码器转动一圈的最大位置，用户定义单位。在默认比例下，该数值为 16384。 'y' 的定义：多圈编码器的转数。</p> <p>如果应该进行反向处理，请在设定编码器位置之前完成设置。 写访问完成后，必须先将参数值写入 EEPROM 并关闭驱动放大器，之后才能采用已更改的设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 3005:24 _h Modbus 1352 Profibus 1352 CIP 105.1.36 ModbusTCP 1352 EtherCAT 3005:24 _h PROFINET 1352

移动工作范围

通过参数 ShiftEncWorkRang 可移动工作范围。

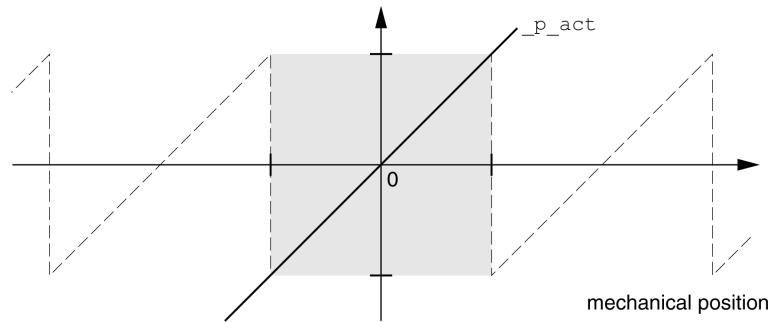
无移动的工作范围为：

单圈编码器	0 ... 131071 增量
多圈编码器	0 ... 4095 转



有移动的工作范围为：

单圈编码器	-65536 ... 65535 增量
多圈编码器	-2048 ... 2047 转



参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ShiftEncWorkRang	转移编码器的工作范围 0 / Off : 位移关闭 1 / On : 位移打开 激活位移功能后，编码器的位置范围减小一半。 例如具有 4096 转的多圈编码器的位置范围： 值 0： 位置值在 0 ...4096 转之间。 值 1： 位置值在 -2048 ...2048 转之间。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:21 _h Modbus 1346 Profibus 1346 CIP 105.1.33 ModbusTCP 1346 EtherCAT 3005:21 _h PROFINET 1346

设置制动电阻的参数

如果制动电阻器的规格不够，则可能导致 DC 总线过压。DC 总线过压会导致输出级被禁用。电机不在主动减速。

⚠ 警告
<p>意外动作</p> <ul style="list-style-type: none"> 在最大负载条件下执行调试，由此确认制动电阻器的规格是否足够。 确保制动电阻器的参数设置正确。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

在运行中，制动电阻温度可能会升高到 250°C (482°F) 以上。

⚠ 警告
<p>高温表面</p> <ul style="list-style-type: none"> 确保隔离高温的制动电阻器。 制动电阻器近旁不得出现易燃部件或热量敏感性部件。 在最大负载条件下执行调试，由此确认散热是否充分。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

如果使用外部制动电阻，请执行以下步骤：

- 将参数 RESint_ext 设为“External Braking Resistor”。
- 请设置参数 RESext_P、RESext_R 和 RESext_ton。

更多信息见章节 制动电阻尺寸 (参见第 73 页)。

当回馈的功率高于制动电阻吸收的功率时，会发出故障信息，并关闭输出级。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RESint_ext CONF → ACG- Eibr	选择制动电阻的类型 0 / Internal Braking Resistor / int : 内部制 动电阻器 1 / External Braking Resistor / Ext : 外部 制动电阻器 2 / Reserved / rsvd : 保留 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:9 _h Modbus 1298 Profibus 1298 CIP 105.1.9 ModbusTCP 1298 EtherCAT 3005:9 _h PROFINET 1298
RESext_P CONF → ACG- Pabr	外部制动电阻的额定功率 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	W 1 10 32767	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:12 _h Modbus 1316 Profibus 1316 CIP 105.1.18 ModbusTCP 1316 EtherCAT 3005:12 _h PROFINET 1316

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RESext_R CONF → ACG- rbr	外部制动电阻的电阻值 最小值由输出级决定。 步距为 0.01 Ω。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	Ω 0.00 100.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:13 _h Modbus 1318 Profibus 1318 CIP 105.1.19 ModbusTCP 1318 EtherCAT 3005:13 _h PROFINET 1318
RESext_ton CONF → ACG- tbr	外部制动电阻的最大允许接通时间 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	ms 1 1 30000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:11 _h Modbus 1314 Profibus 1314 CIP 105.1.17 ModbusTCP 1314 EtherCAT 3005:11 _h PROFINET 1314

自动调整

进行自动整定时，电机可能会发生运动，以对控制回路进行设置。错误参数可能会导致意外运动，或者使监测功能失去作用。

警告

意外运动

- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 请确保参数 AT_dir 和 AT_dis_usr (AT_dis) 的值不会超过可用的运动范围。
- 请确保在您的应用逻辑中通过参数设定的运动范围对于机械运动可用。
- 计算可用的运动范围时，还应考虑急停时减速斜坡的行程。
- 请确保快速停止的参数得到正确设置。
- 确保限位开关正常运行。
- 请确保所有在设备上工作的人员都能使用急停按钮。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

自动调整

自动调整可以决定摩擦力矩，它是恒定作用的负载力矩，在计算总系统的转动惯量时需要考虑。

外部因素如电机的负载也需考虑。通过自动调整可以优化调节器设置，请参见 利用阶跃响应优化控制器 (参见第 168 页) 一章。

自动整定功能也可用于垂直轴。

Methoden方法

可以通过以下三种不同的方法设置转速的调整：

- 轻松调整：全自动 - 无需使用者参与的自动调整。在大多数的应用场合，自动调节器调整都可以提供良好的和动态的结果。
- 舒适调整：半自动 - 在使用者协助下进行自动调节器调整。使用者可以预先设定方向参数或阻尼参数。
- 手动：使用者可以通过相应的参数设定和校准调整值。专家模式。

功能

自动调整时电机激活，不能转动。同时设备会产生噪声和机械振动。

如果想要进行轻松调整，则不能设置其它参数。如果想要进行舒适调整，根据设备设置参数 AT_dir、AT_dis_usr (AT_dis) 和 AT_mechanics。

通过参数 AT_Start 将启动 Easy-Tuning 或 Comfort-Tuning。

- 使用调试软件启动自动调整。
此外，也可通过 HMI 来启动自动调整。
HMI: $OP \rightarrow tun \rightarrow tust$
- 通过调试软件将新的数值保存在 EEPROM 中。
若自动整定通过 HMI 启动，请按导航按钮，以将新的数值保存在 EEPROM 中。
本产品有 2 个可分别设定的控制回路参数组。在自动调整时所测算出的控制回路参数值将保存在调节回路参数组 1 中。

如果故障信息中断了自动调整，会使用默认值。改变机械位置，再次启动自动调整。如果想要检查计算得到数值的可靠性，可以将其显示，参见章节自动调整功能的高级设置 (参见第 166 页)。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
AT_dir oP → tun - St, n	<p>自动整定的运动方向</p> <p>1 / Positive Negative Home / Pnh : 首先正向, 然后反向, 在起始位置返回</p> <p>2 / Negative Positive Home / nPh : 首先反向, 然后正向, 在起始位置返回</p> <p>3 / Positive Home / P-h : 只有正向, 在起始位置返回</p> <p>4 / Positive / P - - : 只有正向, 在起始位置不返回</p> <p>5 / Negative Home / n-h : 只有反向, 在起始位置返回</p> <p>6 / Negative / n - - : 只有反向, 在起始位置不返回</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	- 1 1 6	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:4 _h Modbus 12040 Profibus 12040 CIP 147.1.4 ModbusTCP 12040 EtherCAT 302F:4 _h PROFINET 12040
AT_dis_usr oP → tun - d, su	<p>自动整定的运动范围</p> <p>对控制回路参数进行自动优化的运动范围。输入相对于实际位置的范围。</p> <p>当“只向一个方向转动”(参数 AT_dir) 时, 对每个优化步距应用给定的运动范围。运动相当于典型值的 20 倍, 但并没有限定。</p> <p>最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.03 时可用。</p>	usr_p 1 32768 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 302F:12 _h Modbus 12068 Profibus 12068 CIP 147.1.18 ModbusTCP 12068 EtherCAT 302F:12 _h PROFINET 12068
AT_dis oP → tun - d, st	<p>自动整定的运动范围</p> <p>对控制回路参数进行自动优化的运动范围。输入相对于实际位置的范围。</p> <p>当“只向一个方向转动”(参数 AT_dir) 时, 对每个优化步距应用给定的运动范围。运动相当于典型值的 20 倍, 但并没有限定。</p> <p>通过参数 AT_dis_usr 可以在用户定义单位中输入数值。</p> <p>步距为 0.1 转。</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	转 1.0 2.0 999.9	UINT32 R/W - -	CANopen 302F:3 _h Modbus 12038 Profibus 12038 CIP 147.1.3 ModbusTCP 12038 EtherCAT 302F:3 _h PROFINET 12038
AT_mechanical oP → tun - PECh	<p>系统的连接方式</p> <p>1 / Direct Coupling : 直接耦合</p> <p>2 / Belt Axis : 皮带轴</p> <p>3 / Spindle Axis : 主轴</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	- 1 2 3	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:E _h Modbus 12060 Profibus 12060 CIP 147.1.14 ModbusTCP 12060 EtherCAT 302F:E _h PROFINET 12060
AT_start	<p>启动自动整定</p> <p>值 0 : 结束</p> <p>值 1 : 启用轻松调整</p> <p>值 2 : 启用舒适调整</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 - 2	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:1 _h Modbus 12034 Profibus 12034 CIP 147.1.1 ModbusTCP 12034 EtherCAT 302F:1 _h PROFINET 12034

自动调整功能的高级设置

通过以下参数可以监测或者控制自动调整功能。

通过参数 AT_state 和 AT_progress 可以监测进程的百分数和自动调整的状态。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_AT_state	自动整定状态 位占用： Bits 0 ...10：最新处理的步距 Bit 13：auto_tune_process Bit 14：auto_tune_end Bit 15：auto_tune_err	- - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:2 _h Modbus 12036 Profibus 12036 CIP 147.1.2 ModbusTCP 12036 EtherCAT 302F:2 _h PROFINET 12036
_AT_progress	自动整定的进程	% 0 0 100	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:B _h Modbus 12054 Profibus 12054 CIP 147.1.11 ModbusTCP 12054 EtherCAT 302F:B _h PROFINET 12054

如果想在试运行进行测试，设定过硬或过软的控制回路参数对系统有什么影响，可以通过写入参数 CTRL_GlobGain 来更改自动调整时得到的设置。通过参数 _AT_J 可以读出自动调整时计算得到的总系统的转动惯量。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_GlobGain oP → t u n - G A i n	全局放大因数（影响控制回路参数组 1） 全局放大因数对控制回路参数组 1 的下列 参数有影响： - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref 全局放大因数将被设为 100% - 当控制回路参数被设为其标准值时 - 在自动调整完成时 - 当控制回路参数值 2 通过参数 CTRL_ParSetCopy 复制到控制器参数 组 1 时 如果通过现场总线传输整个配置，则必须 在传输控制回路参数 CTRL_KPn、 CTRL_TNn、CTRL_KPp 和 CTRL_TAUref 之前传输 CTRL_GlobGain 的数值。如果在传输配置过程中更改了 CTRL_GlobGain，则 CTRL_KPn、 CTRL_TNn、CTRL_KPp 和 CTRL_TAUref 同样也必须是配置的一部 分。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 5.0 100.0 1000.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:15 _h Modbus 4394 Profibus 4394 CIP 117.1.21 ModbusTCP 4394 EtherCAT 3011:15 _h PROFINET 4394

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_AT_M_friction	系统的摩擦力矩 自动调整期间进行计算。 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:7 _h Modbus 12046 Profibus 12046 CIP 147.1.7 ModbusTCP 12046 EtherCAT 302F:7 _h PROFINET 12046
_AT_M_load	恒定负载力矩 自动调整期间进行计算。 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 302F:8 _h Modbus 12048 Profibus 12048 CIP 147.1.8 ModbusTCP 12048 EtherCAT 302F:8 _h PROFINET 12048
_AT_J	总系统的转动惯量 自动调整时自动计算。 步距为 0.1 kg cm ² 。	kg cm ² 0.1 0.1 6553.5	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 302F:C _h Modbus 12056 Profibus 12056 CIP 147.1.12 ModbusTCP 12056 EtherCAT 302F:C _h PROFINET 12056

通过更改参数 AT_wait，可以设置自动调整过程中单个步距之间的等待时间。只有当耦合不太强烈时，设置等待时间才有意义，特别是当系统衰减时，自动调整（硬度的改变）的下一步距已经进行的情况。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
AT_wait OP → tun - wait	自动整定步距之间的等待时间 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	ms 300 500 10000	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:9 _h Modbus 12050 Profibus 12050 CIP 147.1.9 ModbusTCP 12050 EtherCAT 302F:9 _h PROFINET 12050

第5.5节

利用阶跃响应优化控制器

本节包含了哪些内容？

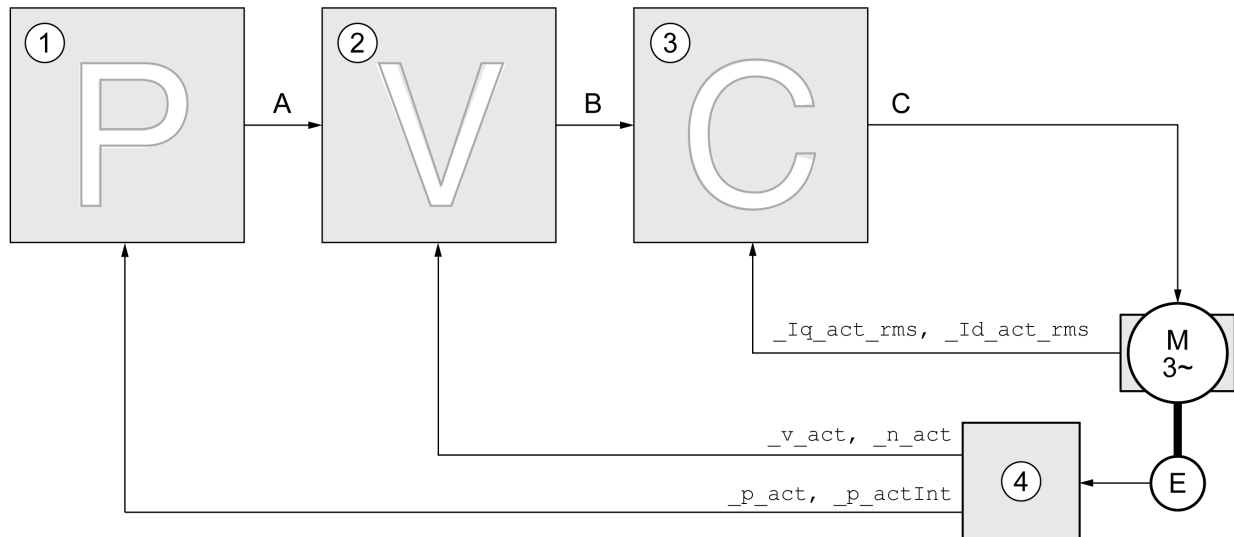
本节包含了以下主题：

主题	页
控制器结构	169
优化	171
优化转速控制器	172
检查并优化 P 因数	176
优化位置控制器	177

控制器结构

控制系统的调节器结构采用典型的控制回路串级控制结构，带有电流控制器、转速控制器（转速调节器）和位置控制器。此外，还可以通过一个串联滤波器来平滑转速控制器的参比量。

这些调节器按照电流控制器、速度调节器和位置控制器，依次从内到外进行设置。同时外环保持切断状态。



- 1 位置控制器
- 2 转速控制器
- 3 电流控制器
- 4 编码器判定

调节器结构的详细图示参见章节控制器结构概况 (参见第 229 页)。

电流控制器

电流控制器用来确定电机的传动力矩。电流控制器会利用所保存的电机数据自动进行优化设置。

转速控制器

转速控制器调节电机速度，方法是根据负载情况的变化调节电机电流。转速控制器决定着驱动系统的响应快速性。转速控制器的动态特性取决于：

- 驱动装置和控制对象转动惯量。
- 电机功率
- 力传递元件的刚度和弹性
- 机械传动元件的间隙
- 摩擦系数

位置控制器

位置控制器将额定位置 and 实际位置（位置偏差）之间的差别减至最低。电机静止时，当位置控制器设置好后，该位置偏差几乎为零。

优化的转速控制器是获得良好的位置控制器的放大器的前提条件。

控制回路参数

本设备可使用两个控制回路参数组工作。运行时可将一组调节回路参数切换到另一组调节回路参数。用参数 CTRL_SelParSet 来激活选定的调节回路参数组。

第一组调节回路参数的相应参数为CTRL1_xx，第二组调节回路参数的相应参数为CTRL2_xx。如果两个调节回路参数组的设置相同，下面会用 CTRL1_xx (CTRL2_xx) 来说明。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_SelParSet	控制回路参数组的选择 (不可持续保存) 见编码参数 CTRL_PwrUpParSet。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3011:19 _h Modbus 4402 Profibus 4402 CIP 117.1.25 ModbusTCP 4402 EtherCAT 3011:19 _h PROFINET 4402
_CTRL_ActParSet	激活的控制回路参数组 值 1：控制回路参数组 1 激活 值 2：控制回路参数组 2 激活 当设置参数切换 (CTRL_ParChgTime) 时间 过后，激活控制回路参数组。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3011:17 _h Modbus 4398 Profibus 4398 CIP 117.1.23 ModbusTCP 4398 EtherCAT 3011:17 _h PROFINET 4398
CTRL_ParChgTime	切换控制回路参数组的时间间隔 切换控制回路参数组时，下述参数值会逐 个更改： - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref - CTRL_TAUiref - CTRL_KFPp 切换可由于下述原因引起 - 激活的控制回路参数组的更改 - 总增益的更改 - 上述参数其中之一更改 - 禁用转速控制器的组成部分 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 2000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:14 _h Modbus 4392 Profibus 4392 CIP 117.1.20 ModbusTCP 4392 EtherCAT 3011:14 _h PROFINET 4392

优化

驱动装置优化功能用来将设备调整到与使用条件相匹配。有以下方法可供使用：

- 选择控制回路。自动切断上级控制回路。
- 定义参比量信号：信号波形、高度、频率和起始点
- 使用信号发生器测试控制特性。
- 使用调试软件在显示屏上记录控制特性并进行评估。

设置参比量信号

使用调试软件启动调节器优化。

设置以下参比量信号值：

- 信号波形：“正”阶跃
- 幅度：100 min⁻¹
- 周期：100 ms
- 重复次数：1
- 开始记录。

仅使用“阶跃”和“方波”信号波形才可识别控制回路的全部动态特性。本手册中描绘的信号曲线均为“阶跃”信号波形。

输入优化值

对于以下各页中所述之各个优化步骤而言，必须输入控制器参数，并通过触发阶跃函数来测试这些参数。在调试软件中启动图标，即可打开阶跃函数。

控制回路参数

本设备可使用两个控制回路参数组工作。运行时可将一组调节回路参数切换到另一组调节回路参数。用参数 CTRL_SelParSet 来激活选定的调节回路参数组。

第一组调节回路参数的相应参数为 CTRL1_xx，第二组调节回路参数的相应参数为 CTRL2_xx。如果两个调节回路参数组的设置相同，下面会用 CTRL1_xx (CTRL2_xx) 来说明。

细节参见章节切换调节回路参数组 (参见第 228 页)。

优化转速控制器

必须具有控制技术设置的经验，才能对复杂的机械控制系统进行设置。此外还包括控制回路参数的计算和识别程序的应用。

不很复杂的机械系统通常可以根据非周期谐振边缘法使用试验性设置来进行优化。同时需要设置下述参数：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_KPn CONF → drC - Pn1	转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:1h Modbus 4610 Profibus 4610 CIP 118.1.1 ModbusTCP 4610 EtherCAT 3012:1h PROFINET 4610
CTRL2_KPn CONF → drC - Pn2	转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:1h Modbus 4866 Profibus 4866 CIP 119.1.1 ModbusTCP 4866 EtherCAT 3013:1h PROFINET 4866
CTRL1_TNn CONF → drC - tIn1	转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:2h Modbus 4612 Profibus 4612 CIP 118.1.2 ModbusTCP 4612 EtherCAT 3012:2h PROFINET 4612
CTRL2_TNn CONF → drC - tIn2	转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:2h Modbus 4868 Profibus 4868 CIP 119.1.2 ModbusTCP 4868 EtherCAT 3013:2h PROFINET 4868

请在第二个步骤中检查并优化确定的值，参见章节检查并优化 P 因数 (参见第 176 页)。

转速控制器的主导参比量滤波器

在优化的转速控制中，使用转速控制器的主导参比量滤波器可以优化起振特性。第一次设置转速控制器时，必须禁用主导参比量滤波器。

- 关闭转速控制器的主导参比量滤波器。将参数 CTRL1_TAUnref (CTRL2_TAUnref) 设置为下面的极限值“0”。

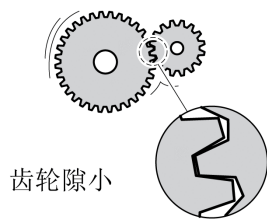
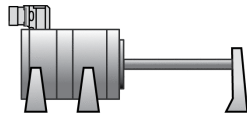
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_TAUnref ConF → drC - tAu1	给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值 将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的 时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:4 _n Modbus 4616 Profibus 4616 CIP 118.1.4 ModbusTCP 4616 EtherCAT 3012:4 _n PROFINET 4616
CTRL2_TAUnref ConF → drC - tAu2	给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值 将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的 时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:4 _n Modbus 4872 Profibus 4872 CIP 119.1.4 ModbusTCP 4872 EtherCAT 3013:4 _n PROFINET 4872

确定设备的机械系统类型

为便于对振荡特性进行评估和优化，请将您的设备机械系统归入以下两种系统之一。

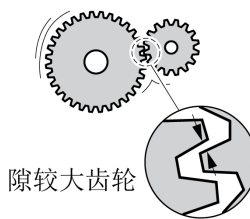
- 刚性机械系统
 - 较小刚性的机械系统
- 具有刚性或者较小刚性的机械系统

刚性机械性
弹性小



例如 直接传动
刚性联接

少许刚性机械性
弹性较大



例如 皮带传动
驱动轴较弱
弹性联接

确定刚性机械系统的数值

机械特性过硬时，可以按照表格设置调节特性，条件是：

- 负载和电机的转动惯量已知和
- 负载和电机的转动惯量恒定。

P 系数 CTRL_KPn 和复位时间 CTRL_TNn 取决于：

- J_L：负载转动惯量
- J_M：电机转动惯量

- 通过下表确定数值：

J_L	$J_L = J_M$		$J_L = 5 * J_M$		$J_L = 10 * J_M$	
	KPn	TNn	KPn	TNn	KPn	TNn
1 kgcm ²	0.0125	8	0.008	12	0.007	16
2 kgcm ²	0.0250	8	0.015	12	0.014	16
5 kgcm ²	0.0625	8	0.038	12	0.034	16
10 kgcm ²	0.125	8	0.075	12	0.069	16
20 kgcm ²	0.250	8	0.150	12	0.138	16

确定低刚性机械系统的数值

算出转速控制器的比例系数以进行优化，应利用该系数在没有过振的情况下将转速_v_act 尽可能快地调整到位。

- 将复位时间 CTRL1_TNn (CTRL2_TNn) 设置为无限 (= 327.67 ms)。

如果有负载力矩作用于静止的电机，只能对积分时间常数进行适当设置，使得电机位置不会出现不必要的变化。

如果电机在停车时接有负载，积分时间常数可从“无限”变成位置偏移（比如在垂直轴上）。如果应用场合不能接受位置偏移，请减小积分时间常数。复位时间的减小可能对优化结果造成不利的影响。

⚠ 警告

意外运动

- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 请确保速度值和时间值不会超过可用的运动范围。
- 确定所有进行工作的人员都能使用紧急停机的按钮。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

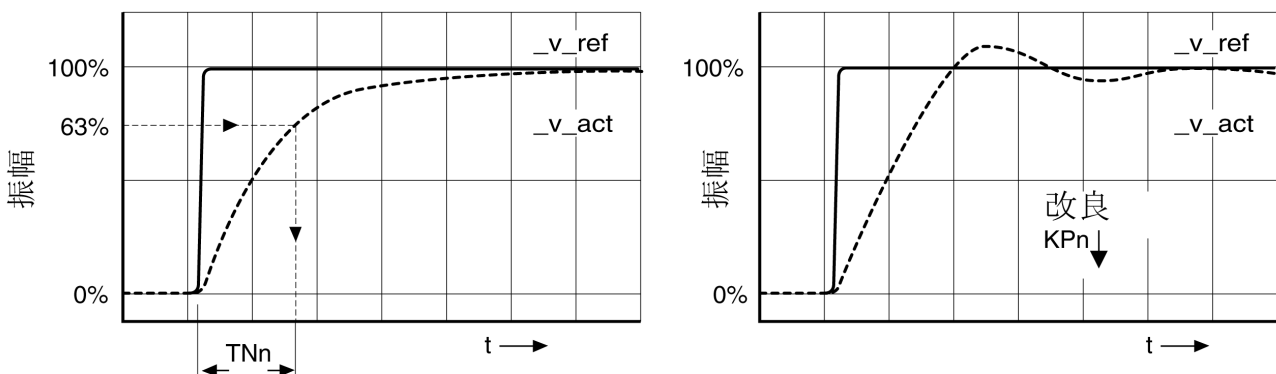
- 触发阶跃函数。
- 请在第一次测试后检查电流额定值 _Iq_ref 对应的最大幅度。

请在第一次测试后检查电流额定值 _Iq_ref 保持在最大值 CTRL1_I_max 以内。另一方面该值不能选得太小，因为通常机械的摩擦系数决定着调节环的特性。

- 如果必须更改 _v_ref，请重新打开阶跃函数，并且测试 _Iq_ref 的幅度。
- 以较小的幅度增大或减小 P 系数，直到能尽可能快地设置 _v_act。下图左边为理想的起振特性。右图所示的超调，可以通过减小 CTRL1_KPn (CTRL2_KPn) 来降低。

_v_ref 和 _v_act 之间存在差异是由于将 CTRL1_TNn (CTRL2_TNn) 设置成了“无限”。

算出非周期谐振边缘法的“TNn”



对于那些在达到非周期谐振边缘之前出现振动的驱动系统而言，必须尽量减小比例系数“KPn”，直到正好能察觉没有振动时为止。这种情况常常出现在同步皮带传动的直线轴上。

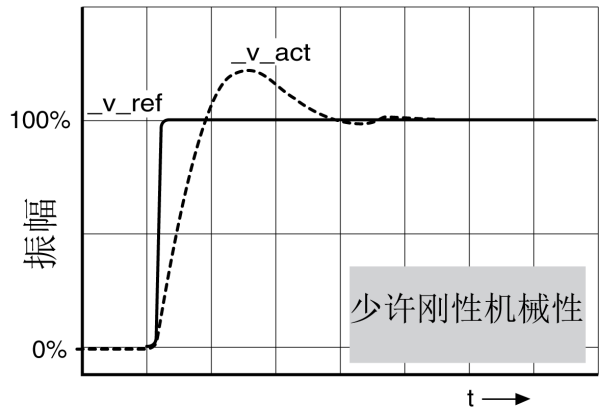
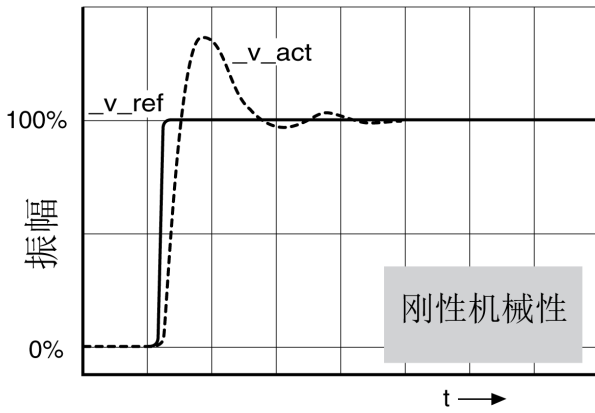
63% 值的图解计算

在图上确定一点，这点的实际转速 v_{act} 达到终值的 63%。然后在时间轴上得到复位时间 CTRL1_TNn (CTRL2_TNn)。求值时可借助调试软件。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_TNn CONF → drC- tIn1	<p>转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:2 _h Modbus 4612 Profibus 4612 CIP 118.1.2 ModbusTCP 4612 EtherCAT 3012:2 _h PROFINET 4612
CTRL2_TNn CONF → drC- tIn2	<p>转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:2 _h Modbus 4868 Profibus 4868 CIP 119.1.2 ModbusTCP 4868 EtherCAT 3013:2 _h PROFINET 4868

检查并优化 P 因数

具有良好调节特性的阶跃响应



当阶跃响应与图示信号曲线大致相符时，则表明控制器已设置好。良好控制特性的特征是

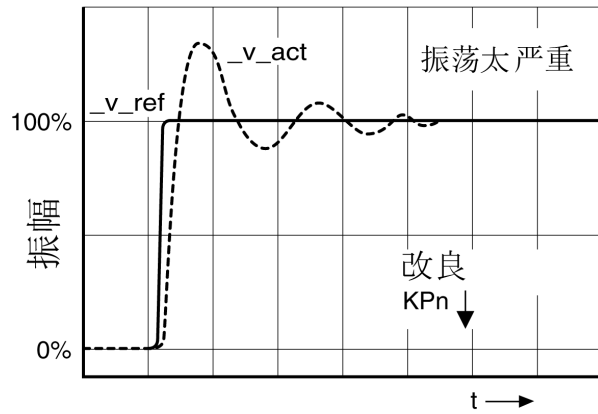
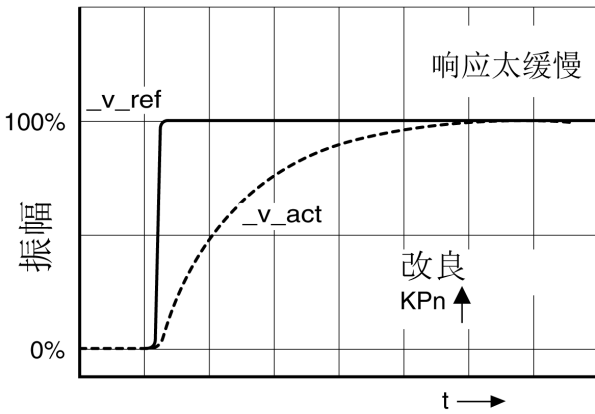
- 迅速起振
- 过振最大可达 40%，20%。

如果调节特性与描绘的曲线不符，以大约 10% 的步距改变参数 CTRL_KPn，并重新打开阶跃函数：

- 调节得太慢：选择较大的 CTRL1_KPn (CTRL2_KPn)。
- 调节趋向振动：选择较小的 CTRL1_KPn (CTRL2_KPn)。

振动可通过电机的不停地加速和减速来识别。

对转速控制器设置不足进行优化



优化位置控制器

优化位置控制器的前提条件是转速控制器已得到优化。

设置位置调节时，必须将位置控制器的 P 系数 CTRL1_KPp (CTRL2_KPp) 优化：

- CTRL1_KPp (CTRL2_KPp) 过大：过振，调节的不稳定性
- CTRL1_KPp (CTRL2_KPp) 过小：高位置偏差

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_KPp CONF → drCL- PPI	位置控制器 P 系数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值 将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的 时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:3h Modbus 4614 Profibus 4614 CIP 118.1.3 ModbusTCP 4614 EtherCAT 3012:3h PROFINET 4614
CTRL2_KPp CONF → drCL- PPI	位置控制器 P 系数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值 将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的 时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:3h Modbus 4870 Profibus 4870 CIP 119.1.3 ModbusTCP 4870 EtherCAT 3013:3h PROFINET 4870

阶跃函数使电机恒速转动，直到过了给定的时间才停止。

警告

意外运动

- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 请确保速度值和时间值不会超过可用的运动范围。
- 确定所有进行工作的人员都能使用紧急停机的按钮。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

设置参比量信号

- 在调试软件中选择位置控制器参比量。
- 设置以下参比量信号：
- 信号波形：“阶跃”
- 对于旋转的电机：幅值设置为约电机一转的 1/10。

以用户单位输入幅度。默认比例下的分辨率为电机每转动一圈 16384 应用单位。

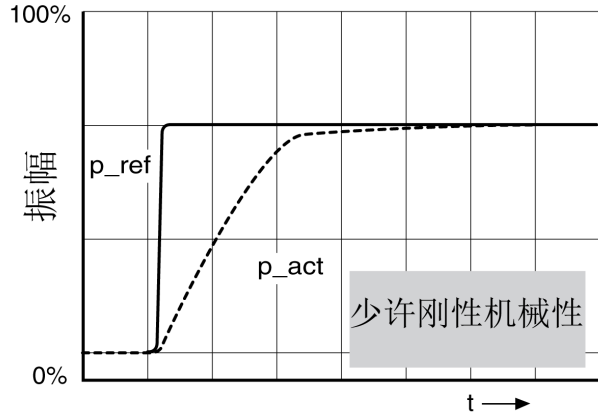
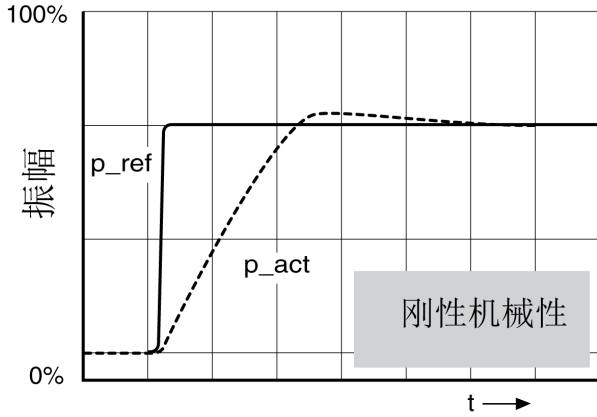
选择记录信号

- 请根据通用记录参数选择数值：
- 位置控制器的额定位置 _p_refusr (_p_ref)
- 位置控制器的实际位置 _p_actusr (_p_act)
- 实际转速 _v_act
- 电流额定值 _lq_ref

优化位置调节器值

- 使用默认控制器值触发阶跃函数。
- 在第一次测试后，检查电流调节和速度调节得到的值 v_act 和 i_q_ref 。这些值不得达到电流和速度的极限值。

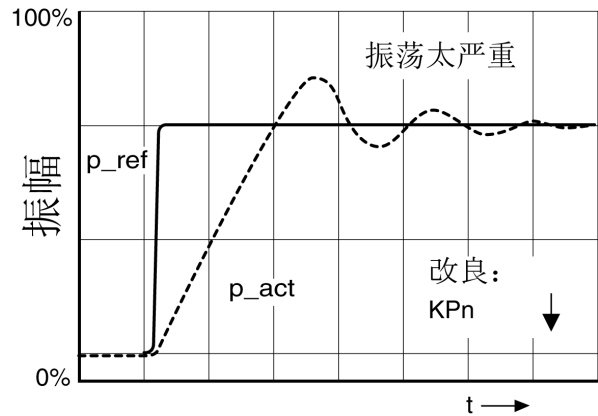
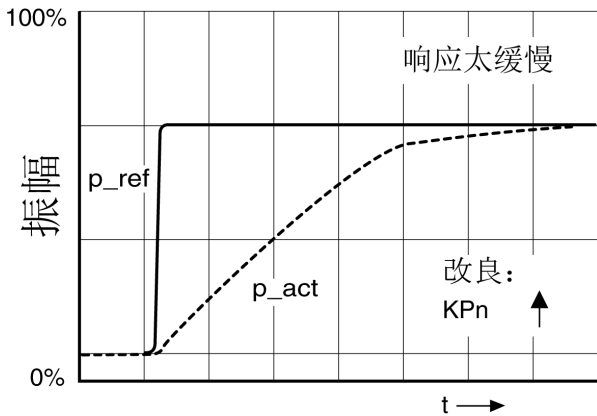
具有良好控制特性的位置控制器阶跃响应



如果能快速达到额定值，并且超调很小或没有超调，则比例参数 CTRL1_KPp (CTRL2_KPp) 进行了优化设置。如果调节特性与描绘的曲线不符，以大约 10% 的步距改变 P 系数 CTRL1_KPp (CTRL2_KPp)，并重新打开阶跃函数。

- 调节趋向振动：选择较小的 KPp
- 如果实际值跟随额定值较慢：选择较大的 KPp。

优化设置得不充分的位置控制器



第5.6节

参数管理

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
存储卡 (Memory-Card)	180
复制现有的参数值	182
复位用户参数	183
恢复出厂设置	184

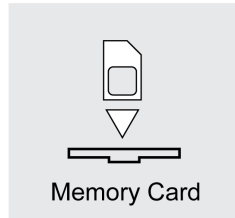
存储卡 (Memory-Card)

设备上有一个存储卡 (Memory-Card) 插槽。可以将存储卡上保存的参数传输到其它设备上。如有必要更换设备，可以通过重新写入参数，用同样的参数驱动同类型的另一台设备。

存储卡的内容只能在设备通电时与设备中储存的参数值进行比较。

在将参数保存至 EEPROM 中时，参数也将被保存至存储卡上。

此外安全模块的参数具有不同的特点。其它信息请参见安全模块的模块说明手册。



请注意下列事项：

- 请仅使用作为附件提供的存储卡。
- 请不要触摸镀金触点。
- 存储卡的插拔周期是一定的。
- 存储卡可以一直置于设备内。
- 存储卡只能通过拔出（而非按压）操作才能从设备中移除。

存储卡的使用

- 切断控制系统电源。
- 将存储卡的触头向下插入设备，同时斜角必须指向底盘。
- 接通控制系统电源。
- 在设备初始化时请观察 7 段显示器。

短时间显示 *CARD*。

设备识别出存储卡。无需用户进行操作。

设备中存储的参数值和存储卡中的内容一致。存储卡上的数据来源于卡片所插入的设备。

CARD 持续显示

设备识别出存储卡。需要用户进行操作。

原因	选项
存储卡是新的。	可将设备上的数据传输至存储卡上。
存储卡上的数据与设备不匹配（设备型号、电机型号或固件版本不同）。	可将设备上的数据传输至存储卡上。
存储卡上的数据与设备匹配，但参数值不同。	可将设备上的数据传输至存储卡上。 可将存储卡上的数据传输至设备上。 若应将存储卡留在设备上，则必须将设备上的数据传输至存储卡上。

CARD 不显示

设备未识别出存储卡。关闭控制系统电源。请检查存储卡是否正确插入（触点，斜角）。

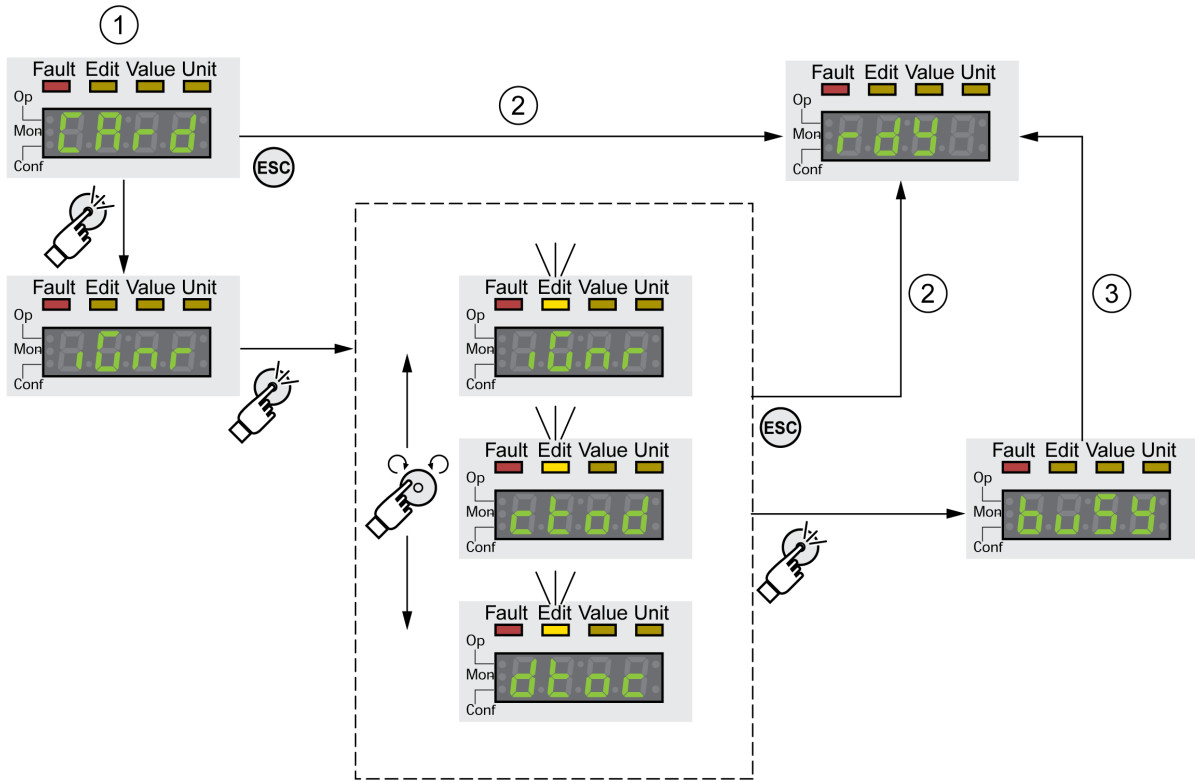
用存储卡进行数据交换

如果存储卡上的参数与驱动放大器上的参数被识别出不一致，或者存储卡已移除，则设备初始化后会一直显示 *CARD*。

复制数据或忽略存储卡 (C A r d, i G n r, c t o d, d t o c)

如果 7 段显示器显示 C A r d。

- 按下导航按钮。
在 7 段显示屏上，将显示上一次的设置，例如 i G n r。
- 短按导航按钮，以切换到编辑模式。
在 7 段显示屏上总显示上一次的设置，LED Edit 亮起。
- 请使用导航按钮选择：
i G n r 忽略存储卡。
c t o d 设备接收存储卡的数据。
d t o c 将数据从设备传输到存储卡上。
设备转入运行状态 4 Ready To Switch On。



- 1 存储卡和设备中的数据不一致：显示 c A r d，等待用户进入。
- 2 切换至运行状态4 Ready To Switch On（忽略存储卡）。
- 3 数据传输（c t o d = 卡至设备，d t o c = 设备至卡），并切换至运行状态 4 Ready To Switch On。

存储卡已移除 (C A r d, n i s s)

将存储卡移除后，初始化完毕后显示 C A r d。确定后将显示 n i s s。再次确认之后，产品切换为运行状态4 Ready To Switch On。

存储卡写保护 (C A r d, E n P r, d i P r, P r o t)

可激活存储卡的 LXM32 写保护 (P r o t)。如果存储卡经常由设备用于复制，则可启用写保护功能。为激活存储卡的写保护功能，请在 HMI 上选择菜单 C o n F - A C C - C A r d。

选择	含义
E n P r	激活写保护 (P r o t)
d i P r	取消激活写保护。

也可用调试软件设置存储卡的写保护。

复制现有的参数值

应用

有多台设备可使用相同的设置，例如当更换设备时。

要求

- 设备型号、电机型号和固件版本必须相同。
- 复制工具可选用：
 - 存储卡
 - 调试软件
- 必须接通控制电源。

用存储卡复制

可将设备的设置保存在作为配件之一的存储卡上。

储存的设备设置可以在同类设备里再次使用。请注意，同时也一同进行了复制现场总线地址以及监测功能的设置。

用调试软件复制

调试软件可将设备的设置储存为标准配置文件。储存的设备设置可以在同类设备里再次使用。请注意，同时也一同进行了复制现场总线地址以及监测功能的设置。

其它信息，请参见调试软件手册。

复位用户参数

通过参数PARuserReset复位用户参数。

- 请断开与现场总线的连接。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PARuserReset CONF → FCS - RESU	<p>复位用户参数 0/No/no : 否 65535/Yes/YES : 是 Bit 0 : 将持久用户参数和控制回路参数复位至默认值。 Bit 1 : 将Motion Sequence参数复位至默认值 Bit 2 ... 15 : 已保留</p> <p>所有参数都将复位，除了：</p> <ul style="list-style-type: none"> - 通讯参数 - 运动方向反转 - PTI 接口参比量信号类型 - 编码器模拟的设置 - 数字量输入和数字输出的功能 - eSM 安全模块 <p>新的设置将不存入EEPROM。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	- 0 - 65535	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:8 _n Modbus 1040 Profibus 1040 CIP 104.1.8 ModbusTCP 1040 EtherCAT 3004:8 _n PROFINET 1040

通过 HMI 复位

在 HMI 中，通过菜单项 CONF -> FCS - -> RESU 复位用户参数。通过 YES 确认选择。

新的设置将不存入EEPROM。

若用户参数复位后设备切换至 "2 Not Ready To Switch On" 运行状态，只有关闭并重启设备，才能启用新设置。

通过调试软件复位

在调试软件中，通过菜单项“设备 -> 用户功能 -> 复位用户参数”复位用户参数。

若用户参数复位后设备切换至 "2 Not Ready To Switch On" 运行状态，只有关闭并重启设备，才能启用新设置。

恢复出厂设置

激活和在非易失性存储器中保存的参数值在这一过程中会丢失。

注意

数据丢失

请在恢复出厂设置之前，对驱动放大器参数进行备份。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

调试软件可将设备的已设置参数值保存为配置文件。有关保存参数的详细信息参见章节参数管理 (参见第 179 页)。

通过参数 PARfactorySet 将恢复出厂设置。

- 请断开与现场总线的连接。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PARfactorySet CONF → FCS - rStF	重新恢复出厂设置 (默认值) No / no : 否 Yes / YES : 是 参数将复位至出厂设置，然后储存在 EEPROM 中。 可通过 HMI 或者调试软件复位至出厂设置。 如果在读取参数时返回一个 0，则表示已结束 保存过程。 eSM 安全模块的参数将不会复位至出厂设置。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 - 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:2 _h Modbus 1028 Profibus 1028 CIP 104.1.2 ModbusTCP 1028 EtherCAT 3004:2 _h PROFINET 1028

通过 HMI 恢复出厂设置

在 HMI 中，通过菜单项 CONF → FCS- → rStF 恢复出厂设置。通过 yes 确认选择。

只有在关闭并重新启动设备之后，新设置才会生效。

通过调试软件恢复出厂设置

在调试软件中，通过菜单项“设备 → 用户功能 → 恢复出厂设置”恢复出厂设置。

只有在关闭并重新启动设备之后，新设置才会生效。

第6章 运行

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
6.1	访问通道	186
6.2	控制方式	188
6.3	运动范围	189
6.4	模数范围	194
6.5	比例调整	202
6.6	数字输入和输出	207
6.7	PTI 和 PTO 接口	224
6.8	切换控制回路参数组	228
6.9	输出级的 PWM 频率	245

第6.1节 访问通道

访问通道

本产品可通过多种不同类型的访问通道访问。若通过多个访问通道同时访问，或者使用独占访问，则可能导致设备意外动作。

警告

意外动作

- 确保通过多个访问通道的同时访问不会导致命令的意外触发或拦截。
- 确保独占访问的使用不会导致命令的意外触发或拦截。
- 确保所需的访问通道可用。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

本产品可通过多种访问通道激活。访问通道为：

- 集成的 HMI
- 外部图形显示终端
- 现场总线
- 调试软件
- 数字信号输入

通过一条访问通道只能进行独家设备访问。独家访问可通过多个访问通道进行：

- 集成 HMI：
通过 HMI 可执行 Jog 运行模式或自动整定。
- 通过一条现场总线：
一条现场总线只能分配到一个独家访问，同时通过参数 AccessLock 锁住其它访问通道。
- 通过调试软件：
在调试软件中，将“独家访问”开关调节至“开”。

启动该产品时不存在通过一条访问通道进行的独家访问。

在独占式访问时，信号输入功能“停止”、“错误复位”、“启用”、“正向限位开关 (LIMP)”、“反向限位开关 (LIMN)”、“参考开关 (REF)”以及安全功能 STO (ST0_A 和 ST0_B) 的信号也起作用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
AccessLock	<p>禁止其它访问通道</p> <p>值 0：允许通过其它访问通道进行控制</p> <p>值 1：禁止通过其它访问通道进行控制</p> <p>示例： 该访问通道由现场总线使用。 这种情况下，不能通过调试软件或 HMI 进行控制。</p> <p>运行模式结束后，该访问通道方可被阻断。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3001:E _h Modbus 284 Profibus 284 CIP 101.1.14 ModbusTCP 284 EtherCAT 3001:E _h PROFINET 284
HMI locked	<p>禁用 HMI</p> <p>0 / Not Locked / n L o c k : HMI 未禁用</p> <p>1 / Locked / L o c k : HMI 禁用</p> <p>当禁用 HMI 时，将无法进行下列操作：</p> <ul style="list-style-type: none"> - 修改参数 - Jog (手动运行) - 自动调整 - Fault Reset <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303A:1 _h Modbus 14850 Profibus 14850 CIP 158.1.1 ModbusTCP 14850 EtherCAT 303A:1 _h PROFINET 14850

第6.2节 控制方式

控制方式

控制方式用于规定：是否通过信号输入或现场总线来进行运行状态的变更以及运行模式的启动和变更。
 在本地控制方式中，将通过数字信号输入来进行运行状态的变更以及运行模式的启动和变更。
 在现场总线控制方式中，将通过现场总线来进行运行状态的变更以及运行模式的启动和变更。

可用

下表显示了特定控制方式下可用运行模式的概况：

运行模式	本地控制方式	现场总线控制方式
Jog	可用 ⁽¹⁾	可用
Electronic Gear	可用 ⁽¹⁾	可用
Profile Torque	可用 ⁽¹⁾⁽²⁾	可用
Profile Velocity	可用 ⁽¹⁾⁽²⁾	可用
Profile Position	不可用	可用
Interpolated Position	不可用	可用
Homing	不可用	可用
Motion Sequence	可用	可用
(1) 当固件版本 ≥V01.08 时 (2) 仅可用于 IOM1 模块		

设置控制方式

通过参数DEVcmdinterf设置控制方式。

- 请通过参数DEVcmdinterf设置所需的控制方式。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DEVcmdinterf CONF → RCC - nonE dEVL	控制方式 1 / Local Control Mode / 本地控制方式 2 / Fieldbus Control Mode / 现场总线控制方式 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:1 _h Modbus 1282 Profibus 1282 CIP 105.1.1 ModbusTCP 1282 EtherCAT 3005:1 _h PROFINET 1282

第6.3节

运动范围

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

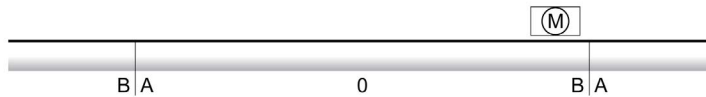
主题	页
运动范围大小	190
超出运动范围的运动	191
模数范围的设置	193

运动范围大小

运动范围是可能的最大范围，在该范围内可以执行至任意位置的运动。

电机的实际位置是运动范围内的位置。

下图表示比例的出场设置时用户定义单位内的运动范围：



A -268435456 用户定义单位 (usr_p)

B 268435455 用户定义单位 (usr_p)

可用

运动范围只有在如下运行模式下才相关：

- Jog
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement)

运动范围的零点

零点是运行模式Profile Position和Motion Sequence中绝对运动的参考点。

有效的零点

运动范围的零点只有与一个基准点定位运行或者一个质量设定才有效。

基准点定位运行和质量设定在运行模式Homing和Motion Sequence下是可以的。

当运动超出运动范围时（例如以一个相对运动），零点无效。

超出运动范围的运动

超出运动范围的运动时的反应与运行模式和运动类型有关。

可以有如下操作：

- 超出运动范围的运动时运动范围从前面开始。
- 当有超出运动范围的目标位置的运动时，运动开始前，质量设置为0。

当固件版本 $\geq V01.04$ 时，可通过参数 PP_ModeRangeLim 设置动作。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PP_ModeRangeLim	超出运动极限的绝对运动 0 / NoAbsMoveAllowed ：超出运动极限的绝对运动不可能 1 / AbsMoveAllowed ：超出运动极限的绝对运动可能 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 $\geq V01.04$ 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保 存 -	CANopen 3023:7 _h Modbus 8974 Profibus 8974 CIP 135.1.7 ModbusTCP 8974 EtherCAT 3023:7 _h PROFINET 8974

运行模式 Jog 时的操作 (持续运动)

超出运动范围的持续运动时的操作：

- 运动范围从前面开始。

运行模式 Jog 时的操作 (步进运动)

超出运动范围的步行速度运动的操作：

- 当固件版本 $\geq V01.04$ ，设置参数 PP_ModeRangeLim = 1 时：
运动范围从前面开始。
- 固件版本 $< V01.04$ 时：
内部尺寸设置为0。

运行模式 Profile Position 时的操作 (相对运动)

超出运动范围的相对运动时的操作：

- 当固件版本 $\geq V01.04$ ，设置参数 PP_ModeRangeLim = 1 时：
运动范围从前面开始。
可以在电机处于停止状态时或者运动进行时执行相对运动。
- 固件版本 $< V01.04$ 时：
内部尺寸设置为0。
仅可在电机处于停止状态时执行相对运动。

运行模式 Profile Position 时的操作 (绝对运动)

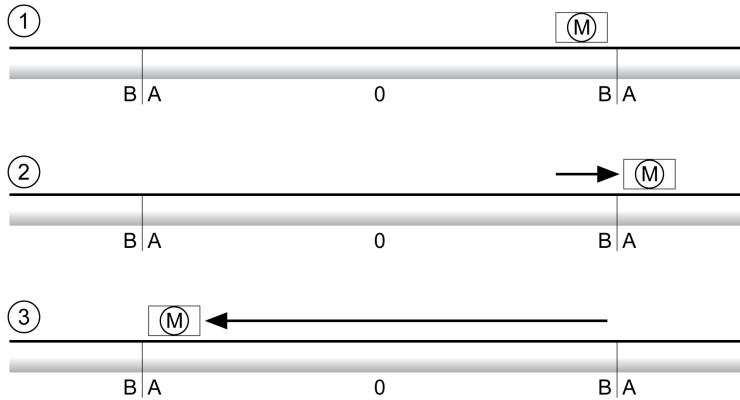
绝对运动时的操作：

- 当固件版本 $\geq V01.04$ ，设置参数 PP_ModeRangeLim = 1 时：
可以在运动范围外执行绝对运动。
- 固件版本 $< V01.04$ 时：
在运动范围内执行绝对运动。超出运动范围的绝对运动不可能。

示例：

实际位置：268435000用户定义单位 (usr_p)

绝对目标位置：-268435000用户定义单位 (usr_p)



- A -268435456 用户定义单位 (usr_p)
- B 268435455 用户定义单位 (usr_p)
- 1 实际位置：268435000 用户定义单位
- 2 -268435000 用户定义单位的绝对运动，使用参数 PP_ModeRangeLim = 1
- 3 -268435000 用户定义单位的绝对运动，使用参数 PP_ModeRangeLim = 0

运行模式 Motion Sequence 时的操作 (Move Relative和Move Additive)

运动范围外有Move Relative和Move Additive运动的操作：

- 当固件版本 ≥V01.04，设置参数 PP_ModeRangeLim = 1时：
运动范围从前面开始。
- 固件版本 <V01.04时：
内部尺寸设置为0。

运行模式 Motion Sequence Sequence 时的操作 (Move Absolute)

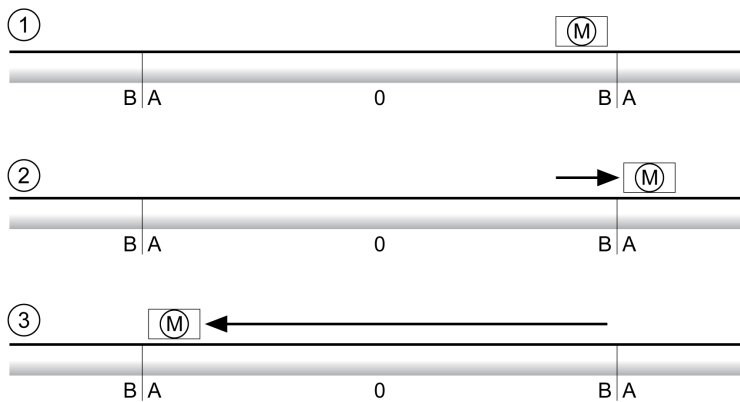
带Move Absolute运动时的操作：

- 当固件版本 ≥V01.04，设置参数 PP_ModeRangeLim = 1时：
可以在运动范围外执行绝对运动。
- 固件版本 <V01.04时：
在运动范围内执行绝对运动。超出运动范围的绝对运动不可能。

示例：

实际位置：268435000 用户定义单位 (usr_p)

绝对目标位置：-268435000 用户定义单位 (usr_p)



- A -268435456 用户定义单位 (usr_p)
- B 268435455 用户定义单位 (usr_p)
- 1 实际位置：268435000 用户定义单位
- 2 -268435000 用户定义单位的绝对运动，使用参数 PP_ModeRangeLim = 1
- 3 -268435000 用户定义单位的绝对运动，使用参数 PP_ModeRangeLim = 0

模数范围的设置

描述

模数范围可支持反复规定目标位置的应用情况（比如圆转台）。目标位置被描绘在可进行参数设置的运动范围上。

细节参见章节模数范围设置 (参见第 195 页)。

第6.4节

模数范围

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
模数范围的设置	195
参数设定	196
相对运动示例	198
绝对运动和“Shortest Distance”示例	199
绝对运动和“Positive Direction”示例	200
绝对运动和“Negative Direction”示例	201

模数范围的设置

可用

固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。

描述

模数范围可支持反复规定目标位置的应用情况（比如圆转台）。目标位置被描绘在可进行参数设置的运动范围上。

运动方向

绝对目标位置的运动方向可根据应用要求进行设置：

- 最短的路径
- 仅正运动方向
- 仅负运动方向

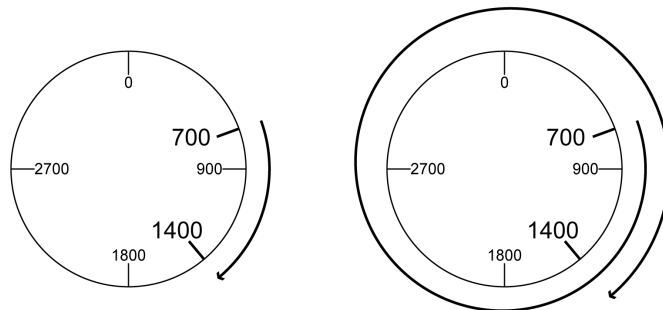
多倍模数范围

可为绝对目标位置再启用一个多倍模数范围。对于绝对目标位置超出模数范围的运动，执行运动时仿佛多个模数范围依次相连。

示例：

- 模数范围
 - 最小位置：0 usr_p
 - 最大位置：3600 usr_p
- 实际位置：700 usr_p
- 绝对目标位置：5000 usr_p
- 左：无多倍模数范围
- 右：有多倍模数范围

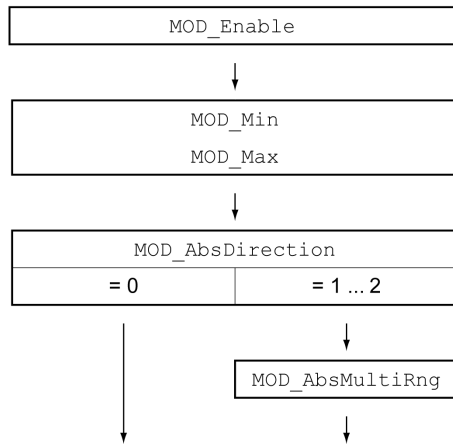
多倍模数范围



参数设定

概述

参数概况



比例调整

使用模数范围的前提条件是要对比例进行调整。电机的比例必须根据应用要求进行调整，参见章节比例 (参见第 202 页)。

启用

通过参数MOD_Enable可启用模数范围。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_Enable CONF → ACG - A&YP	启用模数 0 / Modulo Off / oFF : 模数关闭 1 / Modulo On / on : 模数启用 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:38 _n Modbus 1648 Profibus 1648 CIP 106.1.56 ModbusTCP 1648 EtherCAT 3006:38 _n PROFINET 1648

模数范围

通过参数MOD_Min和MOD_Max可设置模数范围。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_Min	模数范围的最小位置 模数范围最小位置的值必须小于模数范围最大位置的值。 数值不应覆盖位置标称比例_ScalePOSmax的最大值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:39 _n Modbus 1650 Profibus 1650 CIP 106.1.57 ModbusTCP 1650 EtherCAT 3006:39 _n PROFINET 1650

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_Max	模数范围的最大位置 模数范围最大位置的值必须大于模数范围最小位置的值。 数值不应覆盖位置标称比例_ScalePOSmax的最大值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_p - 3600 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3A _n Modbus 1652 Profibus 1652 CIP 106.1.58 ModbusTCP 1652 EtherCAT 3006:3A _n PROFINET 1652

绝对运动时的方向

通过参数MOD_AbsDirection可设置绝对运动的运动方向。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_AbsDirection	模数绝对运动的方向 0 / Shortest Distance : 最短距离的运动 1 / Positive Direction : 仅正方向运动 2 / Negative Direction : 仅负方向运动 若参数设为0, 驱动将计算出至目标位置的最短路径并沿相应方向启动运动。若至目标位置的距离在负方向和正方向上相同, 将执行正方向运动。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3B _n Modbus 1654 Profibus 1654 CIP 106.1.59 ModbusTCP 1654 EtherCAT 3006:3B _n PROFINET 1654

绝对运动时的多倍模数范围

通过参数MOD_AbsMultiRng可设置绝对运动的多倍模数范围。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_AbsMultiRng	模数绝对运动的多倍范围 0 / Multiple Ranges Off : 在一个模数范围内的绝对运动 1 / Multiple Ranges On : 在多个模数范围内的绝对运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3C _n Modbus 1656 Profibus 1656 CIP 106.1.60 ModbusTCP 1656 EtherCAT 3006:3C _n PROFINET 1656

相对运动示例

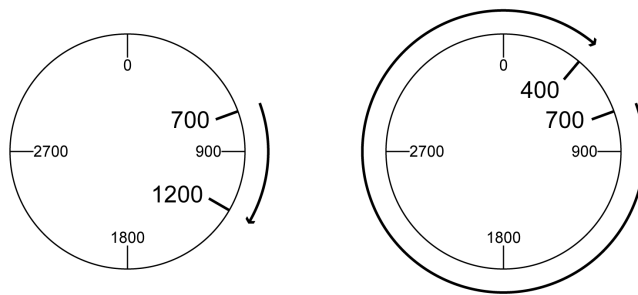
已知

下述设置适用于示例。

- 旋转电机
- 位置标称比例
 - 分子：1
 - 分母：3600
- 模数范围
 - 最小位置：0 usr_p
 - 最大位置：3600 usr_p
- 实际位置：700 usr_p

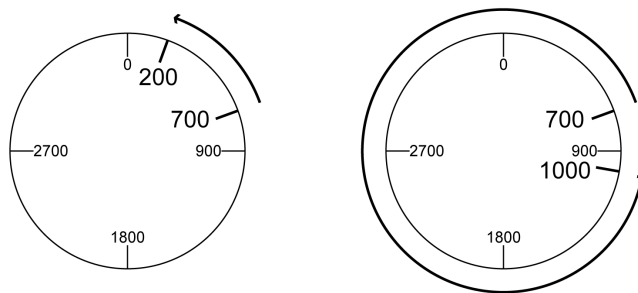
示例1

相对目标位置：500 usr_p和3300 usr_p



示例2

相对目标位置：-500 usr_p和-3300 usr_p



绝对运动和“Shortest Distance”示例

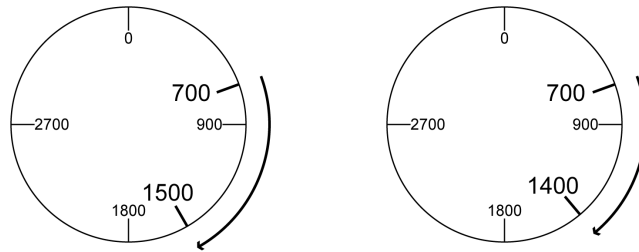
已知

下述设置适用于示例。

- 旋转电机
- 位置标称比例
 - 分子：1
 - 分母：3600
- 模数范围
 - 最小位置：0 usr_p
 - 最大位置：3600 usr_p
- 实际位置：700 usr_p

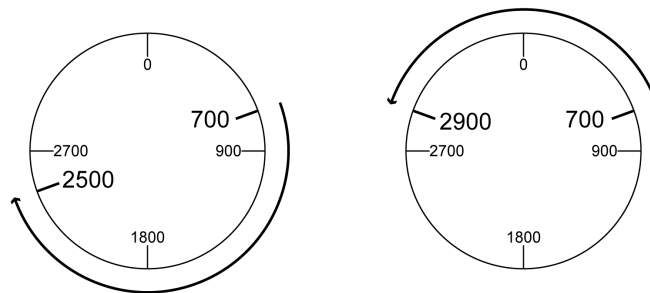
示例1

绝对目标位置：1500 usr_p和5000 usr_p



示例2

绝对目标位置：2500 usr_p和2900 usr_p



绝对运动和“Positive Direction”示例

已知

下述设置适用于示例。

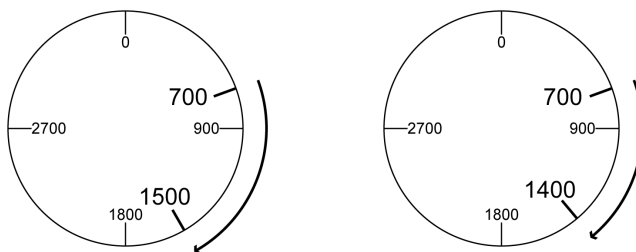
- 旋转电机
- 位置标称比例
 - 分子：1
 - 分母：3600
- 模数范围
 - 最小位置：0 usr_p
 - 最大位置：3600 usr_p
- 实际位置：700 usr_p

参数 MOD_AbsDirection：Positive Direction

示例1

参数 MOD_AbsMultiRng：Off

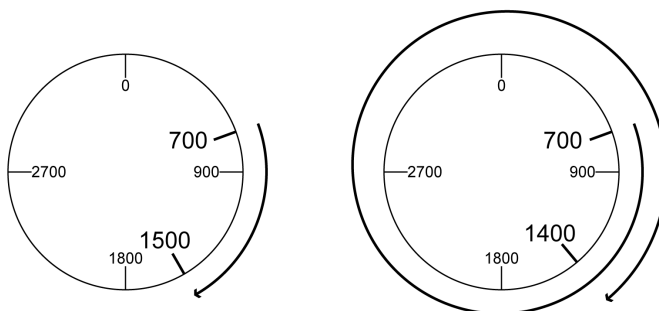
绝对目标位置：1500 usr_p和5000 usr_p



示例2

参数 MOD_AbsMultiRng：On

绝对目标位置：1500 usr_p和5000 usr_p



绝对运动和“Negative Direction”示例

已知

下述设置适用于示例。

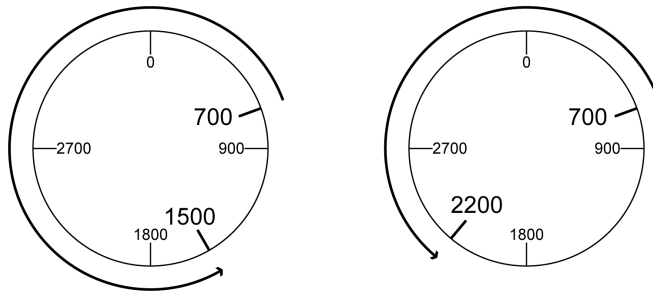
- 旋转电机
- 位置标称比例
 - 分子：1
 - 分母：3600
- 模数范围
 - 最小位置：0 usr_p
 - 最大位置：3600 usr_p
- 实际位置：700 usr_p

参数 MOD_AbsDirection：Negative Direction

示例1

参数 MOD_AbsMultiRng：Off

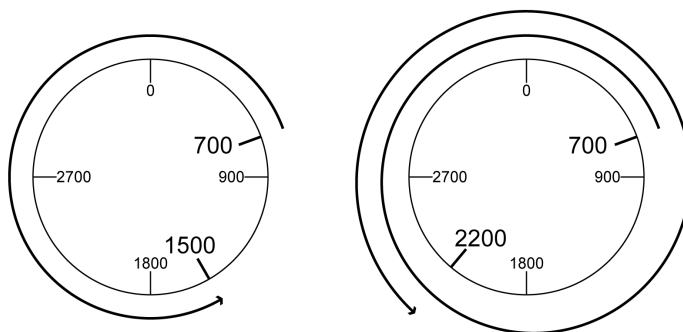
绝对目标位置：1500 usr_p和-5000 usr_p



示例2

参数 MOD_AbsMultiRng：On

绝对目标位置：1500 usr_p和-5000 usr_p



第6.5节 比例调整

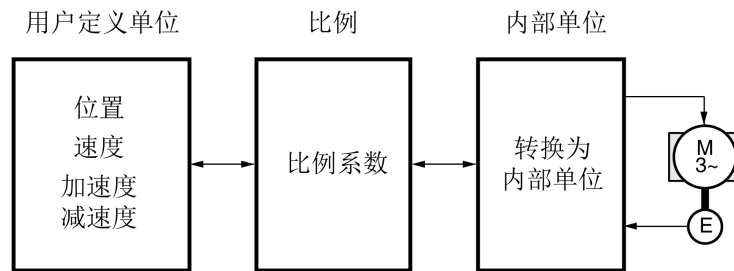
本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
一般说明	203
位置标称比例的配置	204
速度比例的配置	205
斜坡比例的配置	206

一般说明

比例功能可将应用单位转换成设备的系统单位，反之亦可。



应用单位

使用以下用户单位说明位置、速度、加速度和减速的值：

- usr_p用于位置
- usr_v用于速度
- usr_a用于加速度和减速

比例变化会改变应用单位和内用单位之间的系数。更改比例后，应用单位中给定的同一参数值具有与更改前不同的运动。比例更改涉及应用单位中给定数值的所有参数。

警告

意外运动

- 请在更改比例系数之前检查所有带应用单位的参数。
- 请确保比例系数的更改不会引起意外运动。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

比例系数

比例系数用来确立电机运动和为此所需之应用单位之间的关系。

调试软件

当固件版本 $\geq V01.04$ 时，可以通过调试软件来调节比例。其间自动检查并调节有应用单位的参数。

位置标称比例的配置

位置标称比例用来确立转动圈数和为此所需之应用单位 (usr_p) 之间的关系。

比例系数

位置标称比例将以比例系数给定。

旋转电机的比例系数如下列方法计算：

$$\frac{\text{以电机转为单位的数值}}{\text{以用户定义单位的数值[usr_p]}}$$

在确认分子值的时才会启用新的比例系数。

采用比例系数 < 1 / 131072 时，无法执行超出运动范围的动作。

出厂设置

出厂设置包括：

- 电机转动1圈相当于16384应用单位

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ScalePOSnum	位置标称比例：分子 指定比例系数： 电机转数 ----- 应用单位 [usr_p] 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	转 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:8 _h Modbus 1552 Profibus 1552 CIP 106.1.8 ModbusTCP 1552 EtherCAT 3006:8 _h PROFINET 1552
ScalePOSdenom	位置标称比例：分母 有关说明请参见分子 (ScalePOSnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_p 1 16384 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:7 _h Modbus 1550 Profibus 1550 CIP 106.1.7 ModbusTCP 1550 EtherCAT 3006:7 _h PROFINET 1550

速度比例的配置

速度比例用来确立电机每分钟转动圈数和为此所需的应用单位 (usr_v) 之间的关系。

比例系数

速度比例将以比例系数给定。

旋转电机的比例系数如下列方法计算：

$$\frac{\text{以转/分钟为单位的数值}}{\text{以用户定义单位的数值[usr_v]}}$$

出厂设置

出厂设置包括：

- 每分钟电机转动1圈相当于1应用单位

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
ScaleVELnum	速度比例：分子 指定比例系数： 电机转速 [1/min] ----- 应用单位 [usr_v] 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	rpm 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:22 _h Modbus 1604 Profibus 1604 CIP 106.1.34 ModbusTCP 1604 EtherCAT 3006:22 _h PROFINET 1604
ScaleVELdenom	速度比例：分母 有关说明请参见分子 (ScaleVELnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_v 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:21 _h Modbus 1602 Profibus 1602 CIP 106.1.33 ModbusTCP 1602 EtherCAT 3006:21 _h PROFINET 1602

斜坡比例的配置

斜坡比例用来确立速度变化和为此所需之应用单位 (usr_a) 之间的关系。

比例系数

斜坡比例将以比例系数给定：

$$\frac{\text{以每秒速度变化为单位的数值}}{\text{以用户定义单位的数值[usr_a]}}$$

出厂设置

出厂设置包括：

- 每分钟/秒电机转动1圈的变化相当于1应用单位

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
ScaleRAMPnum	斜坡比例：分子 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	(1/min)/s 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:31 _h Modbus 1634 Profibus 1634 CIP 106.1.49 ModbusTCP 1634 EtherCAT 3006:31 _h PROFINET 1634
ScaleRAMPdenom	斜坡比例：分母 有关说明请参见分子 (ScaleRAMPnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_a 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:30 _h Modbus 1632 Profibus 1632 CIP 106.1.48 ModbusTCP 1632 EtherCAT 3006:30 _h PROFINET 1632

第6.6节

数字输入和输出

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：


主题	页
信号输入功能的参数设定	208
信号输出功能的参数设定	217
软件去抖动的参数设定	222

信号输入功能的参数设定

信号输入功能

数字信号输入可使用不同的信号输入功能来安装。

与设置的控制方式和运行模式相关，数字信号输入使用不同的信号输入功能预先安装。

 警告
<p>意外动作</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 确保接线符合设置要求。 ● 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。 ● 调试驱动器、升级驱动器或修改驱动器操作时，对所有运行状态和潜在的错误情形进行仔细测试。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

出厂设置

下列表格显示了本地控制方式下与设置的运行模式相关的数字信号输入出厂设置的概况：

信号	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence
D10	Enable	Enable	Enable	Enable	Enable
D11	Fault Reset	Fault Reset	Fault Reset	Fault Reset	Reference Switch (REF)
D12	Positive Limit Switch (LIMP)	Positive Limit Switch (LIMP)	Operating Mode Switch	Operating Mode Switch	Positive Limit Switch (LIMP)
D13	Negative Limit Switch (LIMN)	Negative Limit Switch (LIMN)	Velocity Limitation	Velocity Limitation	Negative Limit Switch (LIMN)
D14	Jog negative	Gear Ratio Switch	Current Limitation	Zero Clamp	Start Motion Sequence
D15	Jog positive	Halt	Halt	Halt	Data Set Select

下列表格显示了采用现场总线控制方式时数字信号输入的出厂设置：

信号	信号输入功能
D10	Freely Available
D11	Reference Switch (REF)
D12	Positive Limit Switch (LIMP)
D13	Negative Limit Switch (LIMN)
D14	Freely Available
D15	Freely Available

参数设定

下列表格显示了采用本地控制方式时可能的信号输入功能的概况：

信号输入功能	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence	相关说明请参见章节
Freely Available	•	•	•	•	•	通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
Fault Reset	•	•	•	•	•	通过信号输入转变运行状态 (参见第 256 页)
Enable	•	•	•	•	•	通过信号输入转变运行状态 (参见第 256 页)
Halt	•	•	•	•	•	用Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
Current Limitation	•	•	•	•	•	通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
Zero Clamp	•	•	•	•	•	Zero Clamp (参见第 343 页)
(1) IOM1模块可用模拟信号输入。						

信号输入功能	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence	相关说明请参见章节
Velocity Limitation	•	•	•	•	•	通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
Jog Positive	•					运行模式Jog (参见第 260 页)
Jog Negative	•					运行模式Jog (参见第 260 页)
Jog Fast/Slow	•					运行模式Jog (参见第 260 页)
Gear Ratio Switch		•				运行模式Electronic Gear (参见第 268 页)
Start Single Data Set					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Select					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 0					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 1					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 2					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 3					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Gear Offset 1		•				运行模式Electronic Gear (参见第 268 页)
Gear Offset 2		•				运行模式Electronic Gear (参见第 268 页)
Reference Switch (REF)	•	•	•	•	•	基准开关 (参见第 360 页)
Positive Limit Switch (LIMP)	•	•	•	•	•	限位开关 (参见第 359 页)
Negative Limit Switch (LIMN)	•	•	•	•	•	限位开关 (参见第 359 页)
Switch Controller Parameter Set	•	•	•	•	•	切换控制回路参数组 (参见第 228 页)
Operating Mode Switch		•	•	•		启动和转换运行模式 (参见第 258 页)
Velocity Controller Integral Off	•	•	•	•	•	切换控制回路参数组 (参见第 228 页)
Start Motion Sequence					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Start Signal Of RMAC	•	•	•	•	•	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
Activate RMAC	•	•	•	•	•	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
Activate Operating Mode	•	•	•	•	•	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

(1) IOM1模块可用模拟信号输入。

信号输入功能	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence	相关说明请参见章节
Data Set Bit 4					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 5					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Data Set Bit 6					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Inversion AI11 (IO Module) ⁽¹⁾			•	•		模拟信号输入的反转 (参见第 338 页)
Inversion AI12 (IO Module) ⁽¹⁾			•	•		模拟信号输入的反转 (参见第 338 页)
Release Holding Brake	•	•	•	•	•	手动打开抱闸 (参见第 155 页)
(1) IOM1模块可用模拟信号输入。						

下列表格显示了采用现场总线控制方式时可能的信号输入功能的概况：

信号输入功能	相关说明请参见章节
Freely Available	通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
Fault Reset	通过信号输入转变运行状态 (参见第 256 页)
Enable	通过信号输入转变运行状态 (参见第 256 页)
Halt	用Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
Start Profile Positioning	启动和转换运行模式 (参见第 258 页)
Current Limitation	通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
Zero Clamp	Zero Clamp (参见第 343 页)
Velocity Limitation	通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
Gear Offset 1	运行模式Electronic Gear (参见第 268 页)
Gear Offset 2	运行模式Electronic Gear (参见第 268 页)
Reference Switch (REF)	基准开关 (参见第 360 页)
Positive Limit Switch (LIMP)	限位开关 (参见第 359 页)
Negative Limit Switch (LIMN)	限位开关 (参见第 359 页)
Switch Controller Parameter Set	切换控制回路参数组 (参见第 228 页)
Velocity Controller Integral Off	切换控制回路参数组 (参见第 228 页)
Start Signal Of RMAC	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
Activate RMAC	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
Release Holding Brake	手动打开抱闸 (参见第 155 页)

通过下列参数可对数字信号输入进行参数设定：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfuncn_D10 CONF → I - O - DI0	<p>输入端 DI0 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置</p> <p>3 / Enable / ENAB : 启用输出级</p> <p>4 / Halt / HALT : 停止</p> <p>5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求</p> <p>6 / Current Limitation / ILIN : 将电流限制于参数值</p> <p>7 / Zero Clamp / CLNP : Zero Clamp</p> <p>8 / Velocity Limitation / VLIN : 将速度限制于参数值</p> <p>9 / Jog Positive / JOGP : Jog : 沿正方向运动</p> <p>10 / Jog Negative / JOGN : Jog : 沿负方向运动</p> <p>11 / Jog Fast/Slow / JOGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换</p> <p>12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换</p> <p>13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组</p> <p>14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组</p> <p>15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择</p> <p>16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择</p> <p>17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择</p> <p>18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择</p> <p>19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量</p> <p>20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量</p> <p>21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关</p> <p>22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LINP : 正向限位开关</p> <p>23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LINN : 反向限位开关</p> <p>24 / Switch Controller Parameter Set / CPAR : 转换控制回路参数组</p> <p>27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式</p> <p>28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分</p> <p>29 / Start Motion Sequence / SPNS : Motion Sequence : 启动一个运动序列</p> <p>30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号</p> <p>31 / Activate RMAC / RRNC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC)</p> <p>32 / Activate Operating Mode / ROP : 启用运行模式</p> <p>35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择</p> <p>36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择</p> <p>37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择</p> <p>38 / Inversion AI11 (IO Module) / RII1 : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块)</p> <p>39 / Inversion AI12 (IO Module) / RII2 : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块)</p> <p>40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:1h Modbus 1794 Profibus 1794 CIP 107.1.1 ModbusTCP 1794 EtherCAT 3007:1h PROFINET 1794

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DI1 Conf → , - - di1	输入端 DI1 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAB : 启用输出级 4 / Halt / HALT : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / ILI : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLIP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VLI : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JOG P : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JOG N : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JOG F : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LIP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LIN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPCR : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SENS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / ARNC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AOP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / AI1I : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / AI2I : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:2h Modbus 1796 Profibus 1796 CIP 107.1.2 ModbusTCP 1796 EtherCAT 3007:2h PROFINET 1796

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_DI2 CONF → IO - DI2	<p>输入端 DI2 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置</p> <p>3 / Enable / ENRB : 启用输出级</p> <p>4 / Halt / HALT : 停止</p> <p>5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求</p> <p>6 / Current Limitation / ILIN : 将电流限制于参数值</p> <p>7 / Zero Clamp / CLNP : Zero Clamp</p> <p>8 / Velocity Limitation / VLIN : 将速度限制于参数值</p> <p>9 / Jog Positive / JOG P : Jog : 沿正方向运动</p> <p>10 / Jog Negative / JOG N : Jog : 沿负方向运动</p> <p>11 / Jog Fast/Slow / JOGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换</p> <p>12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换</p> <p>13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组</p> <p>14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组</p> <p>15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择</p> <p>16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择</p> <p>17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择</p> <p>18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择</p> <p>19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量</p> <p>20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量</p> <p>21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关</p> <p>22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LINP : 正向限位开关</p> <p>23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LINN : 反向限位开关</p> <p>24 / Switch Controller Parameter Set / CPR : 转换控制回路参数组</p> <p>27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式</p> <p>28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分</p> <p>29 / Start Motion Sequence / SENS : Motion Sequence : 启动一个运动序列</p> <p>30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号</p> <p>31 / Activate RMAC / RRNC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC)</p> <p>32 / Activate Operating Mode / ROP : 启用运行模式</p> <p>35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择</p> <p>36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择</p> <p>37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择</p> <p>38 / Inversion AI11 (IO Module) / RII1 : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块)</p> <p>39 / Inversion AI12 (IO Module) / RII2 : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块)</p> <p>40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3007:3h Modbus 1798 Profibus 1798 CIP 107.1.3 ModbusTCP 1798 EtherCAT 3007:3h PROFINET 1798

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DI3 Conf → , - - di3	输入端 DI3 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / EnAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL iP : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLtP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL iP : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGN : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRtE : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEtA : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEtL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSEtD : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSEtI : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSEtZ : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSEtE : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GoF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GoF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L iPP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L iPN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPtR : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / tSWtE : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEtP5 : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / SrPtC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / RrPtC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / RcoP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSEtC : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSEtS : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSEtE : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / R iI1 : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / R iI2 : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:4h Modbus 1800 Profibus 1800 CIP 107.1.4 ModbusTCP 1800 EtherCAT 3007:4h PROFINET 1800

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_DI4 CONF → I - O - DI4	<p>输入端 DI4 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置</p> <p>3 / Enable / ENRB : 启用输出级</p> <p>4 / Halt / HALT : 停止</p> <p>5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求</p> <p>6 / Current Limitation / ILIN : 将电流限制于参数值</p> <p>7 / Zero Clamp / CLNP : Zero Clamp</p> <p>8 / Velocity Limitation / VLIN : 将速度限制于参数值</p> <p>9 / Jog Positive / JOGP : Jog : 沿正方向运动</p> <p>10 / Jog Negative / JOGN : Jog : 沿负方向运动</p> <p>11 / Jog Fast/Slow / JOGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换</p> <p>12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换</p> <p>13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组</p> <p>14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组</p> <p>15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择</p> <p>16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择</p> <p>17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择</p> <p>18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择</p> <p>19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量</p> <p>20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量</p> <p>21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关</p> <p>22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LINP : 正向限位开关</p> <p>23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LINN : 反向限位开关</p> <p>24 / Switch Controller Parameter Set / CPR : 转换控制回路参数组</p> <p>27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式</p> <p>28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分</p> <p>29 / Start Motion Sequence / SENS : Motion Sequence : 启动一个运动序列</p> <p>30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号</p> <p>31 / Activate RMAC / RANC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC)</p> <p>32 / Activate Operating Mode / AOP : 启用运行模式</p> <p>35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择</p> <p>36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择</p> <p>37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择</p> <p>38 / Inversion AI11 (IO Module) / AI11 : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块)</p> <p>39 / Inversion AI12 (IO Module) / AI12 : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块)</p> <p>40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:5h Modbus 1802 Profibus 1802 CIP 107.1.5 ModbusTCP 1802 EtherCAT 3007:5h PROFINET 1802

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_D15 Conf → , - - d 15	输入端 DI5 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / EnAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / , L , n : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLnP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / V L , n : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGn : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAt : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEtA : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOf1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOf2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L , nP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L , nN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPAr : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / nSWt : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / StnS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / Srnc : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / rRnc : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / rCoP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / rI11 : 反转模拟量输入 AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / rI12 : 反转模拟量输入 AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:6h Modbus 1804 Profibus 1804 CIP 107.1.6 ModbusTCP 1804 EtherCAT 3007:6h PROFINET 1804

信号输出功能的参数设定

信号功能

数字信号输入可使用不同的信号输出功能来安装。

与设置的控制方式和运行模式相关，数字信号输出使用不同的信号输出功能预先安装。

如果识别到故障，信号输出的状态根据分配的信号输出功能保持激活。

警告

意外动作

- 确保接线符合设置要求。
- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 调试驱动器、升级驱动器或修改驱动器操作时，对所有运行状态和潜在的错误情形进行仔细测试。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

出厂设置

下列表格显示了本地控制方式下与设置的运行模式相关的数字信号输出的出厂设置的概况：

信号	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence
DQ0	No Fault	No Fault	No Fault	No Fault	Motion Sequence: Done
DQ1	Active	Active	Active	Active	Active
DQ2	In Position Deviation Window	In Position Deviation Window	Current Below Threshold	In Velocity Deviation Window	Motion Sequence: Start Acknowledge

下列表格显示了采用现场总线控制方式时数字信号输出的出厂设置：

信号	信号输出功能
DQ0	No Fault
DQ1	Active
DQ2	Freely Available

参数设定

下列表格显示了在本地控制方式下与设置的运行模式相关的可能信号输出功能的概况：

信号输出功能	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence	相关说明请参见章节
Freely Available	•	•	•	•	•	通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
No Fault	•	•	•	•	•	通过信号输入显示运行状态 (参见第 253 页)
Active	•	•	•	•	•	通过信号输入显示运行状态 (参见第 253 页)
RMAC Active Or Finished	•	•	•	•	•	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
In Position Deviation Window	•	•			•	位置偏差窗口 (参见第 378 页)
In Velocity Deviation Window	•	•		•	•	速度偏差窗口 (参见第 380 页)
Velocity Below Threshold	•	•	•	•	•	速度阈值 (参见第 382 页)
Current Below Threshold	•	•	•	•	•	电流阈值 (参见第 383 页)
Halt Acknowledge	•	•	•	•	•	用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
Motion Sequence: Start Acknowledge					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Motor Standstill	•	•	•	•	•	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)

信号输出功能	Jog	Electronic Gear	Profile Torque	Profile Velocity	Motion Sequence	相关说明请参见章节
Selected Error	•	•	•	•	•	显示故障信息 (参见第 406 页)
Drive Referenced (ref_ok)					•	运行模式 Homing (参见第 305 页)
Selected Warning	•	•	•	•	•	显示故障信息 (参见第 406 页)
Motion Sequence: Done					•	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Motor Moves Positive	•	•	•	•	•	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
Motor Moves Negative	•	•	•	•	•	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)

下列表格显示了采用现场总线控制方式时可能的信号输出功能的概况：

信号输出功能	相关说明请参见章节
Freely Available	通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
No Fault	通过信号输入显示运行状态 (参见第 253 页)
Active	通过信号输入显示运行状态 (参见第 253 页)
RMAC Active Or Finished	捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
In Position Deviation Window	位置偏差窗口 (参见第 378 页)
In Velocity Deviation Window	速度偏差窗口 (参见第 380 页)
Velocity Below Threshold	速度阈值 (参见第 382 页)
Current Below Threshold	电流阈值 (参见第 383 页)
Halt Acknowledge	用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
Motion Sequence: Start Acknowledge	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Motor Standstill	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
Selected Error	显示故障信息 (参见第 406 页)
Drive Referenced (ref_ok)	运行模式 Homing (参见第 305 页)
Selected Warning	显示故障信息 (参见第 406 页)
Motion Sequence: Done	运行模式 Motion Sequence (参见第 317 页)
Position Register Channel 1	寄存器位置 (参见第 373 页)
Position Register Channel 2	寄存器位置 (参见第 373 页)
Position Register Channel 3	寄存器位置 (参见第 373 页)
Position Register Channel 4	寄存器位置 (参见第 373 页)
Motor Moves Positive	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
Motor Moves Negative	电机停止和运动方向 (参见第 368 页)

通过下列参数可对数字信号输出进行参数设定：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_DQ0 CONF → i-o- dq0	<p>输出端 DQ0 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled</p> <p>3 / Active / Act : 报告运行状态Operation Enabled</p> <p>4 / RMAC Active Or Finished / rPcR : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束</p> <p>5 / In Position Deviation Window / in-P : 窗口内的循迹偏差</p> <p>6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差</p> <p>7 / Velocity Below Threshold / Vthr : 低于阈值的电机速度</p> <p>8 / Current Below Threshold / Ithr : 低于阈值的电机电流</p> <p>9 / Halt Acknowledge / hALt : 停止确认</p> <p>11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dSARc : Motion Sequence : 确认启动要求</p> <p>13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止</p> <p>14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之一</p> <p>15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok)</p> <p>16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之一</p> <p>17 / Motion Sequence: Done / nScD : Motion Sequence : 运动序列已完成</p> <p>18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1</p> <p>19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2</p> <p>20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3</p> <p>21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4</p> <p>22 / Motor Moves Positive / nPoS : 电机沿正方向运动</p> <p>23 / Motor Moves Negative / nNEG : 电机沿反方向运动</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:9h Modbus 1810 Profibus 1810 CIP 107.1.9 ModbusTCP 1810 EtherCAT 3007:9h PROFINET 1810

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
IOfunct_DQ1 Conf → , - o - do I	输出端 DQ1 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled 3 / Active / Rct : 报告运行状态Operation Enabled 4 / RMAC Active Or Finished / rncR : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束 5 / In Position Deviation Window / in-P : 窗口内的循迹偏差 6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差 7 / Velocity Below Threshold / Vthr : 低于阈值的电机速度 8 / Current Below Threshold / cthr : 低于阈值的电机电流 9 / Halt Acknowledge / hRLt : 停止确认 11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dsRc : Motion Sequence : 确认启动要求 13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止 14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之一 15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok) 16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之一 17 / Motion Sequence: Done / nScd : Motion Sequence : 运动序列已完成 18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1 19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2 20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3 21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4 22 / Motor Moves Positive / nPos : 电机沿正方向运动 23 / Motor Moves Negative / nNEG : 电机沿反方向运动 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:A _n Modbus 1812 Profibus 1812 CIP 107.1.10 ModbusTCP 1812 EtherCAT 3007:A _n PROFINET 1812

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
l0funct_DQ2 CONF → i - o - do2	<p>输出端 DQ2 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled</p> <p>3 / Active / Active : 报告运行状态Operation Enabled</p> <p>4 / RMAC Active Or Finished / rMAC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束</p> <p>5 / In Position Deviation Window / in-P: 窗口内的循迹偏差</p> <p>6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差</p> <p>7 / Velocity Below Threshold / Vthr : 低于阈值的电机速度</p> <p>8 / Current Below Threshold / Ithr : 低于阈值的电机电流</p> <p>9 / Halt Acknowledge / hALT : 停止确认</p> <p>11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dSAC : Motion Sequence : 确认启动要求</p> <p>13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止</p> <p>14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之一</p> <p>15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok)</p> <p>16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之一</p> <p>17 / Motion Sequence: Done / nScd : Motion Sequence : 运动序列已完成</p> <p>18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1</p> <p>19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2</p> <p>20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3</p> <p>21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4</p> <p>22 / Motor Moves Positive / nPos : 电机沿正方向运动</p> <p>23 / Motor Moves Negative / nNEG : 电机沿反方向运动</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:B _h Modbus 1814 Profibus 1814 CIP 107.1.11 ModbusTCP 1814 EtherCAT 3007:B _h PROFINET 1814

软件去抖动的参数设定

去抖动时间

信号输入端的去抖动时间由硬件去抖动和软件去抖动构成。

硬件去抖动已设好并固定下来，参见章节 信号 (参见第 37 页)。

在更改已设置的信号功能、执行关断并重启之后，软件去抖动将复位至出厂设置。

通过如下参数可设置软件去抖动时间：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DI_0_Debounce CONF → I - o - td, 0	DI0 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:20 _h Modbus 2112 Profibus 2112 CIP 108.1.32 ModbusTCP 2112 EtherCAT 3008:20 _h PROFINET 2112
DI_1_Debounce CONF → I - o - td, 1	DI1 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:21 _h Modbus 2114 Profibus 2114 CIP 108.1.33 ModbusTCP 2114 EtherCAT 3008:21 _h PROFINET 2114
DI_2_Debounce CONF → I - o - td, 2	DI2 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:22 _h Modbus 2116 Profibus 2116 CIP 108.1.34 ModbusTCP 2116 EtherCAT 3008:22 _h PROFINET 2116
DI_3_Debounce CONF → I - o - td, 3	DI3 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:23 _h Modbus 2118 Profibus 2118 CIP 108.1.35 ModbusTCP 2118 EtherCAT 3008:23 _h PROFINET 2118

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DI_4_Debounce CONF → I - O - Ed, 4	DI4 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:24 _h Modbus 2120 Profibus 2120 CIP 108.1.36 ModbusTCP 2120 EtherCAT 3008:24 _h PROFINET 2120
DI_5_Debounce CONF → I - O - Ed, 5	DI5 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:25 _h Modbus 2122 Profibus 2122 CIP 108.1.37 ModbusTCP 2122 EtherCAT 3008:25 _h PROFINET 2122

第6.7节

PTI 和 PTO 接口

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
PTI 接口的设置	225
PTO 接口的设置	226

PTI 接口的设置

参比量信号类型

在PTI接口上可连接A/B信号、P/D信号或CW/CCW信号。

- 通过参数PTI_signal_type来设置PTI接口参比量信号类型。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PTI_signal_type CONF → I- a- iOP,	PTI 接口参比量信号类型 0 / A/B Signals / Ab : 信号ENC_A和 ENC_B (四倍分析) 1 / P/D Signals / Pd : 信号PULSE和 DIR 2 / CW/CCW Signals / cWcc : 信号CW 和CCW 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设 置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:2 _h Modbus 1284 Profibus 1284 CIP 105.1.2 ModbusTCP 1284 EtherCAT 3005:2 _h PROFINET 1284

参比量信号的反转

PTI 接口上参比量信号的计数方向可通过参数InvertDirOfCount进行反转。

- 请通过参数InvertDirOfCount开启或关闭计数方向反转。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
InvertDirOfCount CONF → ACG- inCo	PTI 接口上计数方向反转 0 / Inversion Off : 计数方向反转已关闭 1 / Inversion On : 计数方向反转已开启 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:7 _h Modbus 2062 Profibus 2062 CIP 108.1.7 ModbusTCP 2062 EtherCAT 3008:7 _h PROFINET 2062

设置位置值

可以手动或通过参数p_PTl_act_set设置 PTI 接口上的位置值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
p_PTl_act_set	PTI 接口上的位置值 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	Inc -2147483648 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 3008:29 _h Modbus 2130 Profibus 2130 CIP 108.1.41 ModbusTCP 2130 EtherCAT 3008:29 _h PROFINET 2130

PTO 接口的设置

PTO 接口的使用方式

通过 PTO 接口可将参比量信号从设备中输出。

PTO 接口可采用不同的使用类型。

- 基于位置值的编码器模拟
- 基于额定电流的编码器模拟
- PTI 信号

通过参数PT0_mode可设置 PTO 接口的使用类型。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
PT0_mode CONF → ACG - PtoP	PTO 接口的使用方式 0 / Off / OFF : PTO 接口已关闭 1 / Esim pAct Enc 1 / PEN1 : 基于电机编码器1 实际位置的编码器模拟 2 / Esim pRef / P r E F : 基于给定位置 (_p_ref) 的编码器模拟 3 / PTI Signal / P t i : PTO 接口的直接信号 4 / Esim pAct Enc 2 / PEN2 : 基于编码器2 (插件) 实际位置的编码器模拟 5 / Esim iqRef / i r E F : 基于额定电流的波按摩 , 编码器模拟 6 / Esim pActRaw Enc2 / E n c 2 : 基于编码器 2 (模块) 初始位置值的编码器模拟 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:1F _h Modbus 1342 Profibus 1342 CIP 105.1.31 ModbusTCP 1342 EtherCAT 3005:1F _h PROFINET 1342

基于位置值的编码器模拟

可以有以下类型的基于位置值的编码器模拟：

- 基于编码器1实际位置的编码器模拟
- 基于位置给定值 (_p_ref) 的编码器模拟
- 基于编码器2实际位置的编码器模拟
- 基于编码器 2 (固件版本≥V01.26) 原始位置值 (参数ResolENG2) 的编码器模拟

通过参数 ESIM_scale 可设置编码器模拟的分辨率。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
ESIM_scale CONF → i - o - ESSC	编码器模拟的分辨率 分辨率是每一次转动的增量数 (带四倍分析的AB信号)。 在信号A和信号B处于High (高) 的间隔中，每一次转动将生 成一次标志脉冲。 仅当输出级处于未激活状态时才可 更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	Enclnc 8 4096 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:15 _h Modbus 1322 Profibus 1322 CIP 105.1.21 ModbusTCP 1322 EtherCAT 3005:15 _h PROFINET 1322

当固件版本 $\geq V01.10$ 时，可以设置带小数位的分辨率。

通过参数 ESIM_HighResolution 可对带小数位的分辨率进行设置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ESIM_ HighResolution	<p>编码器模拟：高分辨率</p> <p>以 12-bit 小数位显示每转一圈的增量数。当参数设为 4096 的倍数时，将在一圈之内的相同位置上生成标志脉冲。</p> <p>只有在参数 ESIM_HighResolution 设置为 0 的情况下，才使用参数 ESIM_scale 的设置。否则，使用 ESIM_HighResolution 的设置。</p> <p>示例：需要 1417.322835 编码器模拟脉冲/圈。 参数设置：1417.322835 * 4096 = 5805354。 在该示例中，每 1417 个脉冲后将生成一个标志脉冲。这意味着，标识脉冲会随着每圈转动而移动。仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	Enclnc 0 0 268431360	UINT32 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:32 _h Modbus 1380 Profibus 1380 CIP 105.1.50 ModbusTCP 1380 EtherCAT 3005:32 _h PROFINET 1380

当固件版本 $\geq V01.10$ 时，可以设置编码器模拟的相移。

通过参数 ESIM_PhaseShift 可设置编码器模拟的相移。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ESIM_PhaseShift	<p>编码器模拟：脉冲输出的相移</p> <p>通过编码器模拟所生成的脉冲可以以 1/4096 编码器脉冲为单位进行移动。这种移动将导致 PTO 上的位置偏移。标志脉冲也会被移动。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 $\geq V01.10$ 时可用。</p>	- -32768 0 32767	INT16 R/W - expert	CANopen 3005:33 _h Modbus 1382 Profibus 1382 CIP 105.1.51 ModbusTCP 1382 EtherCAT 3005:33 _h PROFINET 1382

基于额定电流的编码器模拟

对于基于额定电流的编码器模拟，输出 A/B 信号。A/B 信号的最高频率为 $1.6 * 10^{-6}$ 增量每秒，这相当于最高额定电流（参数 CTRL_l_max 中的值）。

当固件版本 $\geq V01.20$ 时，可以以额定电流为基础设置编码器模拟。

PTI 信号

如果通过参数 PT0_mode 设定了 PTI 信号，则 PTI 接口的信号可直接实现。

第6.8节

切换控制回路参数组

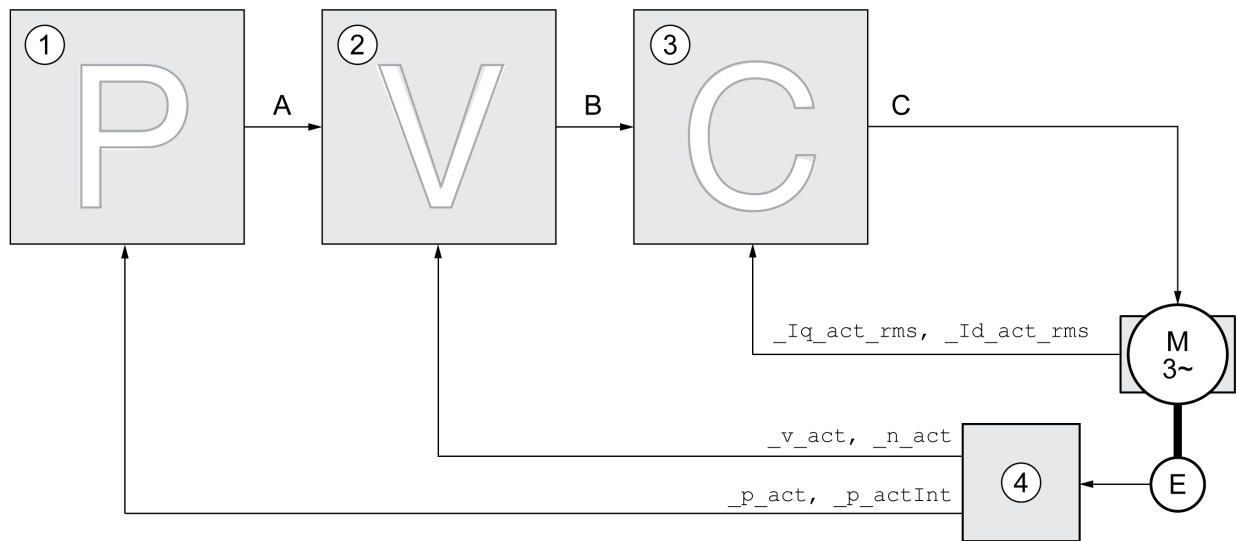
本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
控制器结构概况	229
位置控制器概况	230
转速控制器概况	231
电流控制器概况	232
可设定参数的控制回路参数	233
选择控制回路参数组	234
自动切换控制回路参数组	235
复制控制回路参数组	238
关闭积分部分	239
控制回路参数组 1	240
控制回路参数组 2	243

控制器结构概况

以下图表显示了控制器结构的概况。



- 1 位置控制器
- 2 转速控制器
- 3 电流控制器
- 4 编码器判定

位置控制器

位置控制器将额定位置和实际位置（位置偏差）之间的差别减至最低。电机静止时，当位置控制器设置好后，该位置偏差几乎为零。

优化的转速控制器是获得良好的位置控制器的放大器的前提条件。

转速控制器

转速控制器调节电机速度，方法是根据负载情况的变化调节电机电流。转速控制器决定着驱动系统的响应快速性。转速控制器的动态特性取决于：

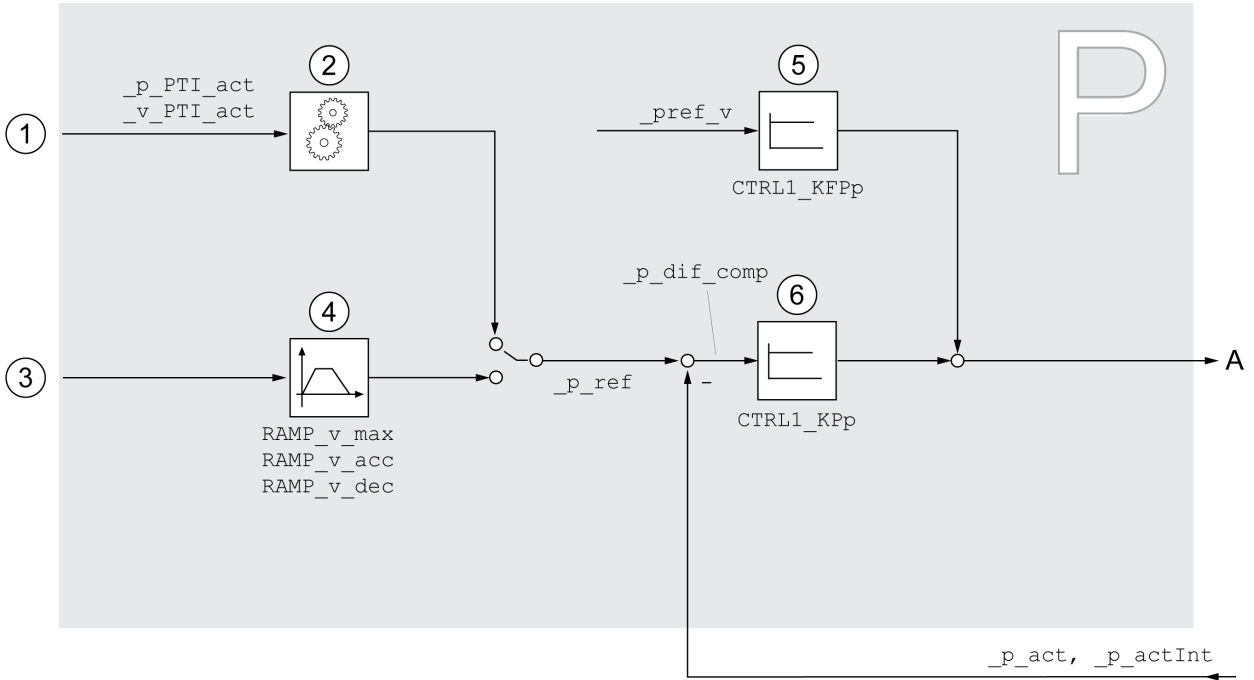
- 驱动装置和控制对象转动惯量。
- 电机功率
- 力传递元件的刚度和弹性
- 机械传动元件的间隙
- 摩擦系数

电流控制器

电流控制器用来确定电机的传动力矩。电流控制器会利用所保存的电机数据自动进行优化设置。

位置控制器概况

以下图表显示了位置控制器概况。



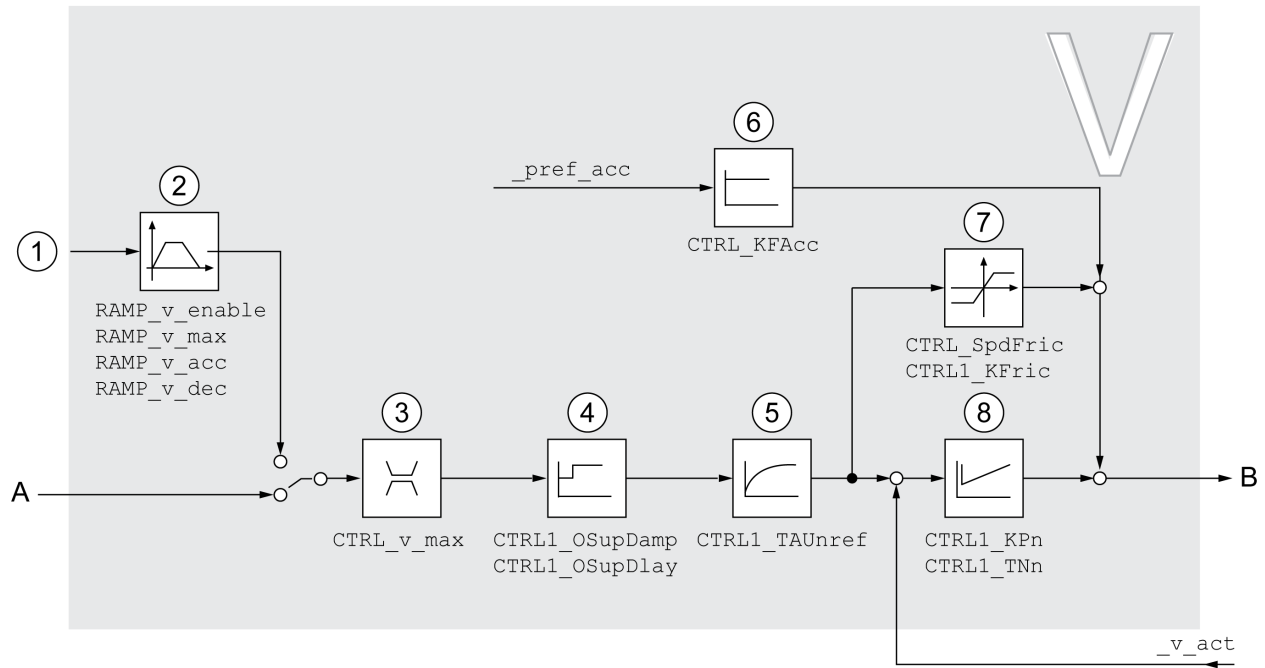
- 1 运行模式 Electronic Gear 参比量信号 (位置同步)
- 2 运行模式 Electronic Gear 参比量信号的评估
- 3 运行模式 Jog、Profile Position、Homing 和 Motion Sequence 的目标值
- 4 速度运动特征曲线
- 5 速度前馈
- 6 位置控制器

采样周期

位置控制器的采样周期为 250 μ s。

转速控制器概况

以下图表显示了转速控制器的概况。



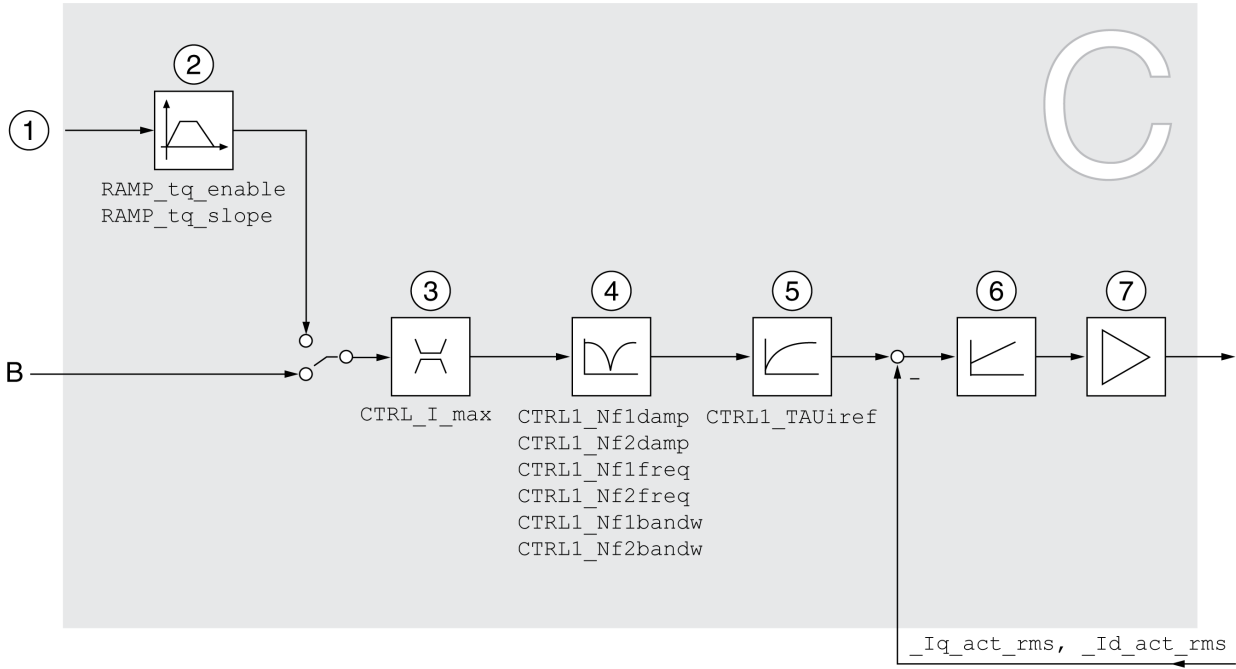
- 1 运行模式 Electronic Gear 下采用“速度同步”方法的参比量信号和运行模式 Profile Velocity 的目标值
- 2 速度运动特征曲线
- 3 速度限制
- 4 Overshoot Suppression滤波器（在专家模式下可访问的参数）
- 5 给定速度滤波器的滤波器时间常数
- 6 加速度前馈（在专家模式下可访问的参数）
- 7 摩擦补偿（在专家模式下可访问的参数）
- 8 转速控制器

采样周期

转速控制器的采样周期为 62.5 μ s。

电流控制器概况

以下图表显示了电流控制器的概况。



- 1 运行模式Profile Torque的目标值
- 2 转矩运动特征曲线
- 3 电流限制
- 4 陷波滤波器 (在专家模式下可访问的参数)
- 5 给定电流滤波器的滤波器时间常数
- 6 电流控制器
- 7 输出级

采样周期

电流控制器的采样周期为 62.5 μs。

可设定参数的控制回路参数

控制回路参数组

本产品有2个可分别设定的控制回路参数组。在自动调整时所测算出的控制回路参数值将保存在调节回路参数组 1 中。

控制回路参数组由可自由访问的参数和只能在专家模式下访问的参数组成。

控制回路参数组 1	控制回路参数组 2
可自由访问的参数：	可自由访问的参数：
CTRL1_KPn	CTRL2_KPn
CTRL1_TNn	CTRL2_TNn
CTRL1_KPp	CTRL2_KPp
CTRL1_TAUiref	CTRL2_TAUiref
CTRL1_TAUref	CTRL2_TAUref
CTRL1_KFPp	CTRL2_KFPp
专家参数：	专家参数：
CTRL1_Nf1damp	CTRL2_Nf1damp
CTRL1_Nf1freq	CTRL2_Nf1freq
CTRL1_Nf1bandw	CTRL2_Nf1bandw
CTRL1_Nf2damp	CTRL2_Nf2damp
CTRL1_Nf2freq	CTRL2_Nf2freq
CTRL1_Nf2bandw	CTRL2_Nf2bandw
CTRL1_Osupdamp	CTRL2_Osupdamp
CTRL1_Osupdelay	CTRL2_Osupdelay
CTRL1_Kfric	CTRL2_Kfric

参见章节 调节回路参数组 1 (参见第 240 页)和调节回路参数组 2 (参见第 243 页)。

参数设定

- 选择控制回路参数组
在接通之后选择调节回路参数组。
参见章节选择控制回路参数组 (参见第 234 页)。
- 自动切换控制回路参数组
可在两个控制回路参数组之间进行切换。
参见章节自动切换控制回路参数组 (参见第 235 页)。
- 复制控制回路参数组
调节回路参数组 1 的值可以复制到调节回路参数组 2 中。
参见章节复制控制回路参数组 (参见第 238 页)。
- 关闭积分部分
通过数字信号输入可关闭积分部分以及积分时间常数。
参见章节关闭积分部分 (参见第 239 页)。

选择控制回路参数组

通过参数_CTRL_ActParSet显示激活的调节回路参数组。

通过参数CTRL_PwrUpParSet可设置，在接通后将启用哪个控制回路参数组。此外，也可设置是否在两个控制回路参数组之间进行自动切换。

通过CTRL_SelParSet可在运行当中在两个控制回路参数组之间进行切换。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_CTRL_ActParSet	激活的控制回路参数组 值 1：控制回路参数组 1 激活 值 2：控制回路参数组 2 激活 当设置参数切换 (CTRL_ParChgTime) 时间过 后，激活控制回路参数组。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3011:17 _h Modbus 4398 Profibus 4398 CIP 117.1.23 ModbusTCP 4398 EtherCAT 3011:17 _h PROFINET 4398
CTRL_PwrUpParSet	接通时控制回路参数组的选择 0 / Switching Condition ：切换控制回路参 数组时将使用切换条件 1 / Parameter Set 1 ：使用控制回路参数组 1 2 / Parameter Set 2 ：使用控制回路参数组 2 被选择的数值也将被写入CTRL_SelParSet (非持续性)。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:18 _h Modbus 4400 Profibus 4400 CIP 117.1.24 ModbusTCP 4400 EtherCAT 3011:18 _h PROFINET 4400
CTRL_SelParSet	控制回路参数组的选择 (不可持续保存) 见编码参数 CTRL_PwrUpParSet。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3011:19 _h Modbus 4402 Profibus 4402 CIP 117.1.25 ModbusTCP 4402 EtherCAT 3011:19 _h PROFINET 4402

自动切换控制回路参数组

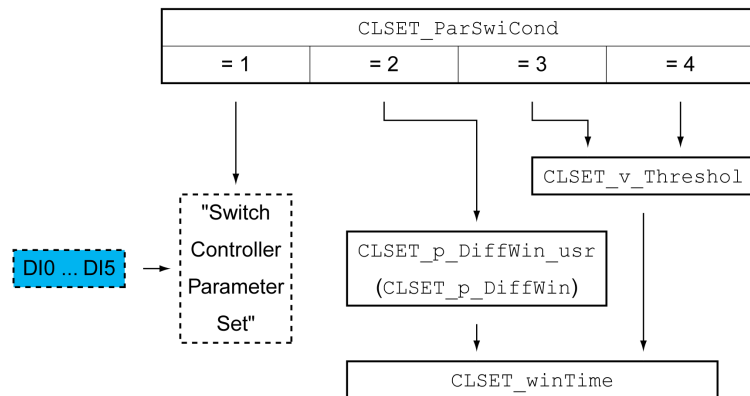
可在两个控制回路参数组之间进行自动切换。

要在控制回路参数组间进行切换，可设置下述相关性：

- 数字信号输入
- 位置偏差窗口
- 可设定数值下的目标速度
- 可设定数值下的实际速度

设置

以下图表显示了在参数组之间切换的概况。



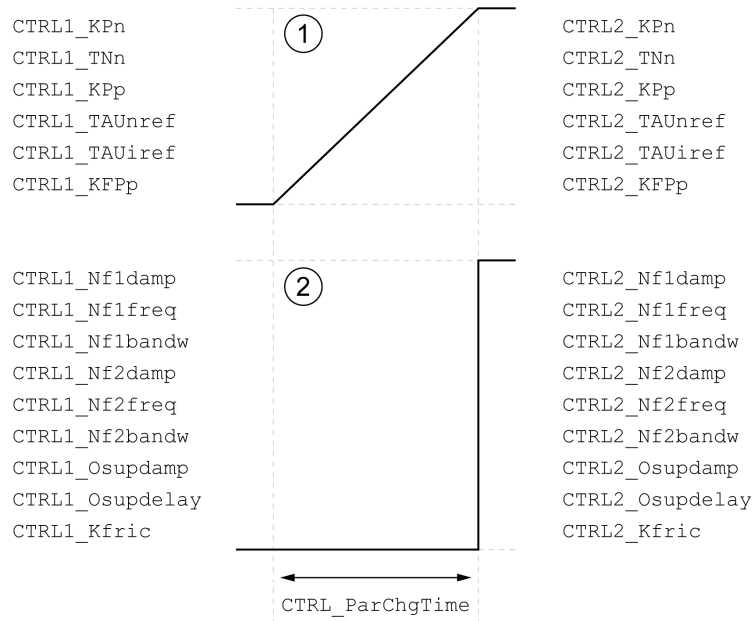
时序图

可自由访问的参数将得到线性调整。控制回路参数组 1 数值至控制回路参数组 2 数值的线性调整通过可设定的时间CTRL_ParChgTime来完成。

经过可设定的时间CTRL_ParChgTime后，在专家模式中可访问的参数将直接切换至其它控制回路参数组的数值。

下述图表显示了控制回路参数切换的时序图。

控制回路参数组切换的时序图



- 1 可自由访问的参数将得到线性调整
- 2 在专家模式下可访问的参数将被直接调整

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CLSET_ParSwiCond	<p>参数组切换条件</p> <p>0 / None Or Digital Input : 无, 或已选择数字量输入功能</p> <p>1 / Inside Position Deviation : 在跟踪误差之内 (参数CLSET_p_DiffWin中已给定该值)</p> <p>2 / Below Reference Velocity : 低于给定速度 (参数CLSET_v_Threshold中已给定该值)</p> <p>3 / Below Actual Velocity : 低于实际速度 (参数CLSET_v_Threshold中已给定该值)</p> <p>4 / Reserved : 保留</p> <p>切换参数时, 下述参数值会逐个更改 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref - CTRL_TAUiref - CTRL_KFPp <p>在参数组切换等待时间耗尽后, 下列参数值将被更改 (CTRL_ParChgTime) :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_Nf1damp - CTRL_Nf1freq - CTRL_Nf1bandw - CTRL_Nf2damp - CTRL_Nf2freq - CTRL_Nf2bandw - CTRL_Osupdamp - CTRL_Osupdelay - CTRL_Kfric <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1A _h Modbus 4404 Profibus 4404 CIP 117.1.26 ModbusTCP 4404 EtherCAT 3011:1A _h PROFINET 4404

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CLSET_p_DiffWin_usr	控制回路参数组切换的位置偏差 若位置控制器的位置偏差小于参数值，将使用控制回路参数组 2。否则，将使用控制回路参数组 1。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.03$ 时可用。	usr_p 0 164 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:25 _h Modbus 4426 Profibus 4426 CIP 117.1.37 ModbusTCP 4426 EtherCAT 3011:25 _h PROFINET 4426
CLSET_p_DiffWin	控制回路参数组切换的位置偏差 若位置控制器的位置偏差小于参数值，将使用控制回路参数组 2。否则，将使用控制回路参数组 1。 通过参数 CLSET_p_DiffWin_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001 转。 变更的设置将被立即采用。	转 0.0000 0.0100 2.0000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1C _h Modbus 4408 Profibus 4408 CIP 117.1.28 ModbusTCP 4408 EtherCAT 3011:1C _h PROFINET 4408
CLSET_v_Threshold	控制回路参数组切换的速度阈值 若给定速度或实际速度小于参数值，将使用控制回路参数组 2。否则，将使用控制回路参数组 1。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 0 50 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1D _h Modbus 4410 Profibus 4410 CIP 117.1.29 ModbusTCP 4410 EtherCAT 3011:1D _h PROFINET 4410
CLSET_winTime	参数组切换的时间窗口 值 0：已禁用窗口监测。 值 > 0：参数 CLSET_v_Threshold 和 CLSET_p_DiffWin 的窗口时间。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 1000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1B _h Modbus 4406 Profibus 4406 CIP 117.1.27 ModbusTCP 4406 EtherCAT 3011:1B _h PROFINET 4406
CTRL_ParChgTime	切换控制回路参数组的时间间隔 切换控制回路参数组时，下述参数值会逐个更改： - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref - CTRL_TAUiref - CTRL_KFpp 切换可由于下述原因引起 - 激活的控制回路参数组的更改 - 总增益的更改 - 上述参数其中之一更改 - 禁用转速控制器的组成部分 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 2000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:14 _h Modbus 4392 Profibus 4392 CIP 117.1.20 ModbusTCP 4392 EtherCAT 3011:14 _h PROFINET 4392

复制控制回路参数组

通过参数CTRL_ParSetCopy可以将控制回路参数组 1 的值复制到控制回路参数组 2 中，或者将控制回路参数组 2 的值复制到控制回路参数组 1 中。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_ParSetCopy	复制控制回路参数组 值 1：将控制回路参数组 1 复制到控制回路参数组 2 值 2：将控制回路参数组 2 复制到控制回路参数组 1 当将控制回路参数组 2 复制到控制回路参数组 1 时，将设定参数 CTRL_GlobGain 为 100 %。 变更的设置将被立即采用。	- 0.0 - 0.2	UINT16 R/W - -	CANopen 3011:16 _h Modbus 4396 Profibus 4396 CIP 117.1.22 ModbusTCP 4396 EtherCAT 3011:16 _h PROFINET 4396

关闭积分部分

通过信号输入功能"Velocity Controller Integral Off"可以关闭转速控制器的积分部分。如果关闭积分部分，则转速控制器的积分时间常数 (CTRL1_TNn和CTRL2_TNn) 会明显逐渐变为零。达到数值零的时段取决于参数CTRL_ParChgTime。使用垂直轴时，需要积分部分，以减小停机状态中的位置偏差。

控制回路参数组 1

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_KPn CONF → drC- PnI	<p>转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。</p>	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:1h Modbus 4610 Profibus 4610 CIP 118.1.1 ModbusTCP 4610 EtherCAT 3012:1h PROFINET 4610
CTRL1_TNn CONF → drC- tInI	<p>转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:2h Modbus 4612 Profibus 4612 CIP 118.1.2 ModbusTCP 4612 EtherCAT 3012:2h PROFINET 4612
CTRL1_KPp CONF → drC- PPI	<p>位置控制器 P 系数 默认值计算后得出</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。</p>	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:3h Modbus 4614 Profibus 4614 CIP 118.1.3 ModbusTCP 4614 EtherCAT 3012:3h PROFINET 4614
CTRL1_TAUiref	<p>给定电流滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.00 0.50 4.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:5h Modbus 4618 Profibus 4618 CIP 118.1.5 ModbusTCP 4618 EtherCAT 3012:5h PROFINET 4618
CTRL1_TAUnref CONF → drC- tAuI	<p>给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:4h Modbus 4616 Profibus 4616 CIP 118.1.4 ModbusTCP 4616 EtherCAT 3012:4h PROFINET 4616
CTRL1_KFPp CONF → drC- FPPI	<p>速度前馈 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 0.0 0.0 200.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3012:6h Modbus 4620 Profibus 4620 CIP 118.1.6 ModbusTCP 4620 EtherCAT 3012:6h PROFINET 4620
CTRL1_Nf1damp	<p>陷波滤波器 1：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:8h Modbus 4624 Profibus 4624 CIP 118.1.8 ModbusTCP 4624 EtherCAT 3012:8h PROFINET 4624

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_Nf1freq	陷波滤波器 1：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:9 _h Modbus 4626 Profibus 4626 CIP 118.1.9 ModbusTCP 4626 EtherCAT 3012:9 _h PROFINET 4626
CTRL1_Nf1bandw	陷波滤波器 1：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:A _h Modbus 4628 Profibus 4628 CIP 118.1.10 ModbusTCP 4628 EtherCAT 3012:A _h PROFINET 4628
CTRL1_Nf2damp	陷波滤波器 2：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:B _h Modbus 4630 Profibus 4630 CIP 118.1.11 ModbusTCP 4630 EtherCAT 3012:B _h PROFINET 4630
CTRL1_Nf2freq	陷波滤波器 2：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:C _h Modbus 4632 Profibus 4632 CIP 118.1.12 ModbusTCP 4632 EtherCAT 3012:C _h PROFINET 4632
CTRL1_Nf2bandw	陷波滤波器 2：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:D _h Modbus 4634 Profibus 4634 CIP 118.1.13 ModbusTCP 4634 EtherCAT 3012:D _h PROFINET 4634
CTRL1_0supdamp	过冲滤波器：阻尼 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 50.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:E _h Modbus 4636 Profibus 4636 CIP 118.1.14 ModbusTCP 4636 EtherCAT 3012:E _h PROFINET 4636

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_0supdelay	过冲滤波器：时间延迟 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.00 75.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:F _h Modbus 4638 Profibus 4638 CIP 118.1.15 ModbusTCP 4638 EtherCAT 3012:F _h PROFINET 4638
CTRL1_Kfric	摩擦补偿：增益 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.00 10.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3012:10 _h Modbus 4640 Profibus 4640 CIP 118.1.16 ModbusTCP 4640 EtherCAT 3012:10 _h PROFINET 4640

控制回路参数组 2

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL2_KPn CONF → drC - Pn2	转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:1 _h Modbus 4866 Profibus 4866 CIP 119.1.1 ModbusTCP 4866 EtherCAT 3013:1 _h PROFINET 4866
CTRL2_TNn CONF → drC - tIn2	转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:2 _h Modbus 4868 Profibus 4868 CIP 119.1.2 ModbusTCP 4868 EtherCAT 3013:2 _h PROFINET 4868
CTRL2_KPp CONF → drC - PP2	位置控制器 P 系数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:3 _h Modbus 4870 Profibus 4870 CIP 119.1.3 ModbusTCP 4870 EtherCAT 3013:3 _h PROFINET 4870
CTRL2_TAUiref	给定电流滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.50 4.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:5 _h Modbus 4874 Profibus 4874 CIP 119.1.5 ModbusTCP 4874 EtherCAT 3013:5 _h PROFINET 4874
CTRL2_TAUref CONF → drC - tAu2	给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:4 _h Modbus 4872 Profibus 4872 CIP 119.1.4 ModbusTCP 4872 EtherCAT 3013:4 _h PROFINET 4872
CTRL2_KFPp CONF → drC - FPP2	速度前馈 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 200.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:6 _h Modbus 4876 Profibus 4876 CIP 119.1.6 ModbusTCP 4876 EtherCAT 3013:6 _h PROFINET 4876
CTRL2_Nf1damp	陷波滤波器 1 : 阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:8 _h Modbus 4880 Profibus 4880 CIP 119.1.8 ModbusTCP 4880 EtherCAT 3013:8 _h PROFINET 4880

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL2_Nf1freq	陷波滤波器 1：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:9 _h Modbus 4882 Profibus 4882 CIP 119.1.9 ModbusTCP 4882 EtherCAT 3013:9 _h PROFINET 4882
CTRL2_Nf1bandw	陷波滤波器 1：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:A _h Modbus 4884 Profibus 4884 CIP 119.1.10 ModbusTCP 4884 EtherCAT 3013:A _h PROFINET 4884
CTRL2_Nf2damp	陷波滤波器 2：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:B _h Modbus 4886 Profibus 4886 CIP 119.1.11 ModbusTCP 4886 EtherCAT 3013:B _h PROFINET 4886
CTRL2_Nf2freq	陷波滤波器 2：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:C _h Modbus 4888 Profibus 4888 CIP 119.1.12 ModbusTCP 4888 EtherCAT 3013:C _h PROFINET 4888
CTRL2_Nf2bandw	陷波滤波器 2：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:D _h Modbus 4890 Profibus 4890 CIP 119.1.13 ModbusTCP 4890 EtherCAT 3013:D _h PROFINET 4890
CTRL2_0supdamp	过冲滤波器：阻尼 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 50.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:E _h Modbus 4892 Profibus 4892 CIP 119.1.14 ModbusTCP 4892 EtherCAT 3013:E _h PROFINET 4892
CTRL2_0supdelay	过冲滤波器：时间延迟 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.00 75.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:F _h Modbus 4894 Profibus 4894 CIP 119.1.15 ModbusTCP 4894 EtherCAT 3013:F _h PROFINET 4894
CTRL2_Kfric	摩擦补偿：增益 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.00 10.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:10 _h Modbus 4896 Profibus 4896 CIP 119.1.16 ModbusTCP 4896 EtherCAT 3013:10 _h PROFINET 4896

第6.9节

输出级的 PWM 频率

输出级的 PWM 频率

输出级的 PWM 频率

输出级的PWM频率取决于设备类型。

LXM32*...		U45, U60, U90, D12, D18, D30, D72	D85, C10
PWM 频率输出级	kHz	8	4 或 8 ⁽¹⁾
(1) 出厂设置：4 kHz。可通过参数进行设置。			

通过参数PWM_fChop可以设置输出级的PWM频率。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PWM_fChop	输出级的 PWM 频率 4 / 4 kHz : 4 kHz 8 / 8 kHz : 8 kHz 16 / 16 kHz : 16 kHz 出厂设置: 峰值输出电流 ≤72 Arms : 8 kHz 峰值输出电流 >72 Arms : 4 kHz 只有峰值输出电流大于 72 Arms 的设备才能 更改此设置。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 4 - 16	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:En Modbus 1308 Profibus 1308 CIP 105.1.14 ModbusTCP 1308 EtherCAT 3005:En PROFINET 1308

技术参数会根据输出级的 PWM 频率发生改变，参见章节 输出级数据 - 常规 (参见第 29 页)。

第7章

运行状态和运行模式

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
7.1	运行状态	248
7.2	运行模式	258
7.3	运行模式 Jog	260
7.4	运行模式 Electronic Gear	268
7.5	运行模式 Profile Torque	278
7.6	运行模式 Profile Velocity	288
7.7	运行模式 Profile Position	295
7.8	运行模式 Interpolated Position	300
7.9	运行模式 Homing	305
7.10	运行模式 Motion Sequence	317

第7.1节 运行状态

本节包含了哪些内容？

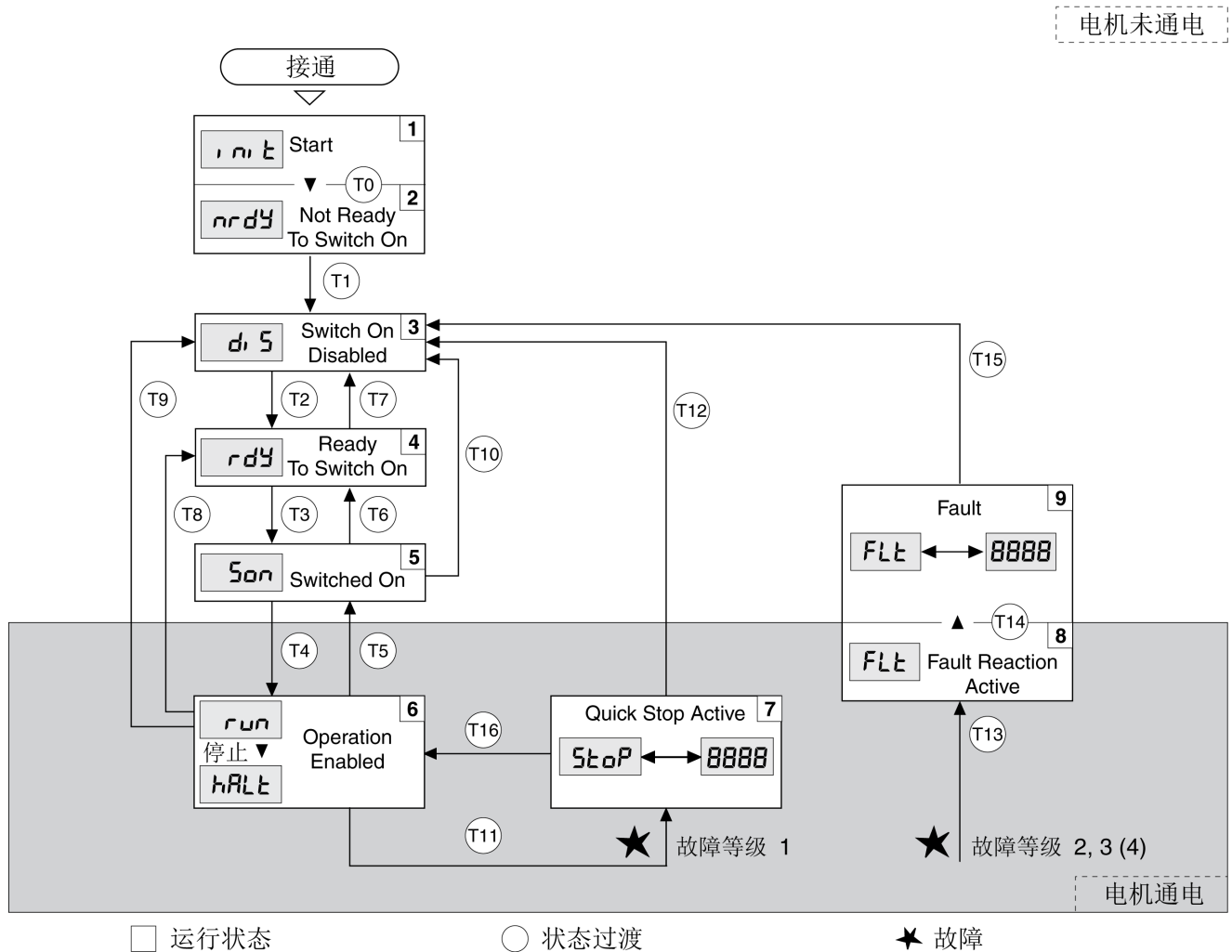
本节包含了以下主题：

主题	页
状态图和状态转变	249
通过 HMI 显示运行状态	252
通过信号输出显示运行状态	253
通过现场总线显示运行状态	254
通过 HMI 转变运行状态	255
通过信号输入转变运行状态	256
通过现场总线转变运行状态	257

状态图和状态转变

状态图

产品通电并且启动了运行模式后，产品出现多种运行状态。
 这些运行状态和状态变化之间的关系均绘制在状态图中（状态机）。
 监测功能和系统功能将在内部检查并影响运行状态。



运行状态

运行状态	描述
1 Start	对电子系统进行初始化
2 Not Ready To Switch On	输出级尚未准备就绪
3 Switch On Disabled	无法启用输出级
4 Ready To Switch On	输出级已准备就绪
5 Switched On	输出级开启
6 Operation Enabled	输出级正在接通 设置的运行模式已激活
7 Quick Stop Active	正在执行“迅速停止”。
8 Fault Reaction Active	正在执行故障响应
9 Fault	故障响应结束 输出级被禁用

故障级别

故障信息分为以下故障级别：

故障级别	状态转变	Error response	重置故障信息
0	-	运行未中止	“Fault Reset”功能
1	T11	通过“快速停止”停止运动	“Fault Reset”功能
2	T13、T14	通过“快速停止”停止运动，在电机停止时禁用输出级	“Fault Reset”功能
3	T13、T14	立即禁用输出级，不事先停止运动	“Fault Reset”功能
4	T13、T14	立即禁用输出级，不事先停止运动	关闭并重新启动

故障响应

只要某个内部事件报告了某个设备必须对其作出响应的故障，则状态转变 T13 (故障级别 2、3 或 4) 就会引发故障响应。

故障级别	响应
2	通过“Quick Stop”停止运动 抱闸关闭 输出级被禁用
3、4 或安全功能 STO	输出级被立即禁用

例如，可通过温度传感器报告有故障。设备将中断当前的运动并执行故障响应。接着就会转换到运行状态 9 Fault。

重置故障信息

可通过“Fault Reset”重置故障信息。

如果是因为级别为 1 的故障所触发的“Quick Stop” (运行状态7 Quick Stop Active)，则“Fault Reset”将直接返回到运行状态6 Operation Enabled之中。

状态转变

通过某个输入信号、现场总线指令或者作为对某个监控功能的响应触发状态转变。

状态转变	运行状态	条件/结果(1)	响应
T0	1-> 2	<ul style="list-style-type: none"> 设备电子系统已成功初始化 	
T1	2-> 3	<ul style="list-style-type: none"> 参数已成功初始化 	
T2	3-> 4	<ul style="list-style-type: none"> 无欠电压 编码器已成功检测 实际速度：<1000 1/min STO 信号 = +24V 现场总线指令：Shutdown⁽²⁾ 	
T3	4-> 5	<ul style="list-style-type: none"> 启动输出级的要求 现场总线指令：Switch On 或 Enable Operation 	
T4	5-> 6	<ul style="list-style-type: none"> 自动过渡 现场总线指令：Enable Operation 	输出级正在接通。 用户参数被检查。 将对抱闸进行通风 (若抱闸存在)。
T5	6-> 5	<ul style="list-style-type: none"> 现场总线指令：Disable Operation 	通过“停止”中断运动。 将对抱闸进行关闭 (若抱闸存在)。 输出级被禁用。
T6	5-> 4	<ul style="list-style-type: none"> 现场总线指令：Shutdown 	
T7	4-> 3	<ul style="list-style-type: none"> 欠电压 STO 信号 = 0V 实际速度 >1000 1/min (比如通过外源驱动) 现场总线指令：Disable Voltage 	-

(1) 满足一项就可转变状态
 (2) 仅在现场总线控制方式和参数 DS402compatib = 1 时才需要
 (3) 仅当已通过现场总线启动运行状态时才可以

状态转变	运行状态	条件/结果 ⁽¹⁾	响应
T8	6 -> 4	<ul style="list-style-type: none"> 现场总线指令：Shutdown 	通过“Halt”中断运动，或者立即禁用输出级。可通过参数 DSM_ShutDownOption 进行设置。
T9	6 -> 3	<ul style="list-style-type: none"> 禁用输出级的要求 现场总线指令：Disable Voltage 	通过“Halt”中断运动，或者立即禁用输出级。可通过参数 DSM_ShutDownOption 进行设置。 对于“现场总线指令”Disable Voltage：输出级被立即禁用
T10	5 -> 3	<ul style="list-style-type: none"> 禁用输出级的要求 现场总线指令：Disable Voltage 	
T11	6 -> 7	<ul style="list-style-type: none"> 故障级别 1 的故障 现场总线指令：Quick Stop 	通过“Quick Stop”中断运动。
T12	7 -> 3	<ul style="list-style-type: none"> 禁用输出级的要求 现场总线指令：Disable Voltage 	即使“快速停止”尚处于激活状态，也会立即禁用输出级。
T13	x -> 8	<ul style="list-style-type: none"> 故障级别 2、3 或 4 的故障 	将做出故障响应，参见“故障响应”。
T14	8 -> 9	<ul style="list-style-type: none"> 故障响应结束（故障级别 2） 故障级别 3 或 4 的故障 	
T15	9 -> 3	<ul style="list-style-type: none"> “Fault Reset”功能 	错误将重置（错误原因必须排除）。
T16	7 -> 6	<ul style="list-style-type: none"> “Fault Reset”功能 现场总线指令：Enable Operation⁽³⁾ 	如果是因为级别为 1 的故障所触发的“Quick Stop”，则“Fault Reset”将直接返回到运行状态 6 Operation Enabled 之中。

(1) 满足一项就可转变状态
(2) 仅在现场总线控制方式和参数 DS402compatib = 1 时才需要
(3) 仅当已通过现场总线启动运行状态时才可以

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
DSM_ShutDownOption CONF → ACG - SdtY	运动期间禁用输出级时的动作 0 / Disable Immediately / d i S i : 立即禁用输出级 1 / Disable After Halt / d i S h : 减速至静止状态后禁用输出级 该参数规定驱动放大器如何对禁用输出级的要求做出反应。 为减速至静止状态，使用停止功能。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 605B:0 _h Modbus 1684 Profibus 1684 CIP 106.1.74 ModbusTCP 1684 EtherCAT 605B:0 _h PROFINET 1684

通过 HMI 显示运行状态

通过 HMI 显示运行状态。概览如下表：

运行状态	HMI
1 Start	<i>in i t</i>
2 Not Ready To Switch On	<i>n r d y</i>
3 Switch On Disabled	<i>d i s</i>
4 Ready To Switch On	<i>r d y</i>
5 Switched On	<i>S o n</i>
6 Operation Enabled	<i>r u n</i>
7 Quick Stop Active	<i>S t o p</i>
8 Fault Reaction Active	<i>F L t</i>
9 Fault	<i>F L t</i>

通过信号输出显示运行状态

通过信号输出可使用运行状态信息。概览如下表：

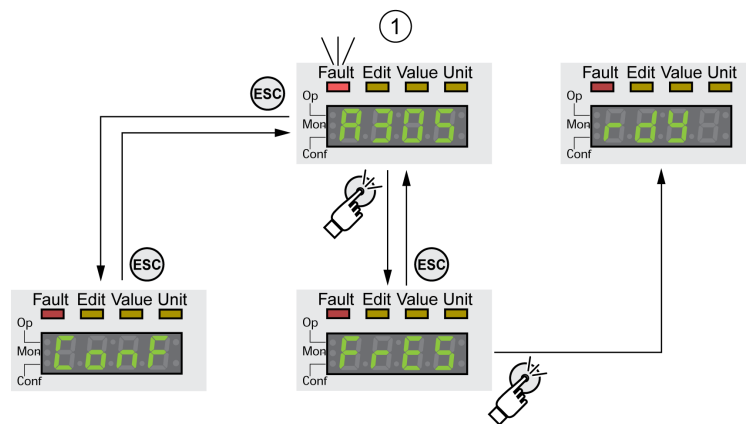
运行状态	信号输出功能“ No fault ” ⁽¹⁾	信号输出功能“ Active ” ⁽²⁾
1 Start	0	0
2 Not Ready To Switch On	0	0
3 Switch On Disabled	0	0
4 Ready To Switch On	1	0
5 Switched On	1	0
6 Operation Enabled	1	1
7 Quick Stop Active	0	0
8 Fault Reaction Active	0	0
9 Fault	0	0
(1) 信号输出功能是DQ0上的出厂设置 (2) 信号输出功能是DQ1的出厂设置		

通过现场总线显示运行状态

有关通过现场总线显示运行状态的描述，可参考现场总线手册。

通过 HMI 转变运行状态

故障信息可通过HMI进行重置。



对于故障级别1的故障，重置故障信息将使运行状态7 Quick Stop Active转换回运行状态6 Operation Enabled。

对于故障级别 2 或 3 的故障，重置故障信息将使运行状态9 Fault转换回运行状态3 Switch On Disable。

通过信号输入转变运行状态

通过信号输入可在运行状态之间进行转换。

- 信号输入功能"Enable"
- 信号输入功能"Fault Reset"

信号输入功能"Enable"

通过信号输入功能，“Enable”激活输出级。

"Enable"	状态转变
上升沿	启用输出级 (T3)
下降沿	禁用输出级 (T9 和 T12)

在本地控制方式下，DI0 上的出厂设置为信号输入功能"Enable"。

为了能够在现场总线控制方式中通过信号输入端来启用输出级，必须完成信号输入功能 Enable 的参数设定，参见章节 数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

当固件版本 ≥V01.12 时，可以在信号输入端上出现上升或下降沿时，额外复位故障信息。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0_FaultResOnEnaInp C o n F → A C C - i E F r	信号输入功能 'Enable' 的额外 'Fault Reset' 0 / Off / o F F : 无额外 'Fault Reset' 1 / OnFallingEdge / F A L L : 下降沿时额外 'Fault Reset' 2 / OnRisingEdge / r i s e : 上升沿时额外 'Fault Reset' 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:34 _h Modbus 1384 Profibus 1384 CIP 105.1.52 ModbusTCP 1384 EtherCAT 3005:34 _h PROFINET 1384

信号输入功能"Fault Reset"

通过信号输入功能“Fault Reset”重置故障信息。

"Fault Reset"	状态转变
上升沿	重置故障信息 (T15 和 T16)

在本地控制方式下，DI1 上的出厂设置为信号输入功能"Fault Reset"。

为了能够在现场总线控制方式中通过信号输入端来复位故障信息，必须完成信号输入功能“Fault Reset”的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过现场总线转变运行状态

这些运行状态只能在现场总线控制方式下通过现场总线进行变更。
有关通过现场总线变更运行状态的描述，可参考现场总线手册。

第7.2节 运行模式

启动和转换运行模式

启动运行模式

在本地控制方式下，通过参数 I0defaultMode 可设置所需运行模式。

通过启用输出级将自动启动所设置的运行模式。

- 请通过参数 I0defaultMode 设置所需运行模式。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0defaultMode CONF → RCG - io - 11	运行模式 0 / None / none : 无 1 / Profile Torque / Torq : Profile Torque 2 / Profile Velocity / VELP : Profile Velocity 3 / Electronic Gear / GER : Electronic Gear 5 / Jog / Jog : Jog (手动运行) 6 / Motion Sequence / MOTS : Motion Sequence 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:3h Modbus 1286 Profibus 1286 CIP 105.1.3 ModbusTCP 1286 EtherCAT 3005:3h PROFINET 1286

在现场总线控制方式下，通过现场总线设置所需的运行方式。

有关如何通过现场总线启动以及切换运行模式的描述，可参考现场总线手册。

通过信号输入启动运行模式

当固件版本 ≥V01.08 时，在本地控制方式下还可使用信号输入功能“Activate Operating Mode”。

因此，通过信号输入可启用已设置的运行模式。

若已设置信号输入功能“Activate Operating Mode”，启用输出级时将不会自动启动运行模式。当信号输入端上出现上升沿时才会启动运行模式。

为了能够通过信号输入端启动已设置的运行模式，必须完成信号输入功能 Activate Operating Mode 的参数设定，参见章节 数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

转换运行模式

在当前的运行模式结束后，可以变更正在运行的运行模式。

此外，在某些运行模式下，也可以在运动过程中变更运行模式。

转动时切换运行模式

在运动过程中，可以在下述运动模式之间进行变更：

- Jog
- Electronic Gear
- Profile Torque
- Profile Velocity
- Profile Position

根据要转入运行模式的不同，变更时电机将停止或不停止运转。

要转入的运行模式	电机停止
Jog	电机停止
Electronic Gear (位置同步)	电机停止
Electronic Gear (速度同步)	电机不停止
Profile Torque	电机不停止
Profile Velocity	电机不停止
Profile Position 当固件版本 ≥V01.04 时	在驱动特征曲线Drive Profile Lexium时： 可通过参数 PP_OpmChgType 进行设置 在驱动特征曲线DS402时： 通过电机停止 ⁽¹⁾
Profile Position 当固件版本 <V01.04 时	电机停止

(1) 参数PP_OpmChgType必须设置为值 0。

通过在参数LIM_HaltReaction中设置的停止斜坡延迟电机，参见章节用停止中断运动 (参见第 335 页)。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
PP_OpmChgType	正在运动时切换至运行模式 Profile Position 0 / WithStandStill ：变更时停机 1 / OnTheFly ：变更时不停机 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:9 _h Modbus 8978 Profibus 8978 CIP 135.1.9 ModbusTCP 8978 EtherCAT 3023:9 _h PROFINET 8978

通过信号输入转换运行模式

在本地控制方式下，还可使用信号输入功能“Operating Mode Switch”。

通过信号输入可以从已设置的运行模式，参数IOdefaultMode，变更至参数IO_ModeSwitch中所设置的运行模式。

要在两种运行模式间进行转换，必须设为信号输入功能Operating Mode Switch，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
IO_ModeSwitch CONF → RLL - IOS	信号输入功能运行模式转换运行模式 0 / None / none ：无 1 / Profile Torque / Torq ：Profile Torque 2 / Profile Velocity / VELP ：Profile Velocity 3 / Electronic Gear / GER ：Electronic Gear 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2F _h Modbus 1630 Profibus 1630 CIP 106.1.47 ModbusTCP 1630 EtherCAT 3006:2F _h PROFINET 1630

第7.3节 运行模式 Jog

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	261
参数设定	264
其它设置方法	267

概述

可用

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

描述

在运行模式 Jog (手动运行) 中, 将执行从当前电机位置至所需方向的运动。

一个运动可通过2种不同方法执行:

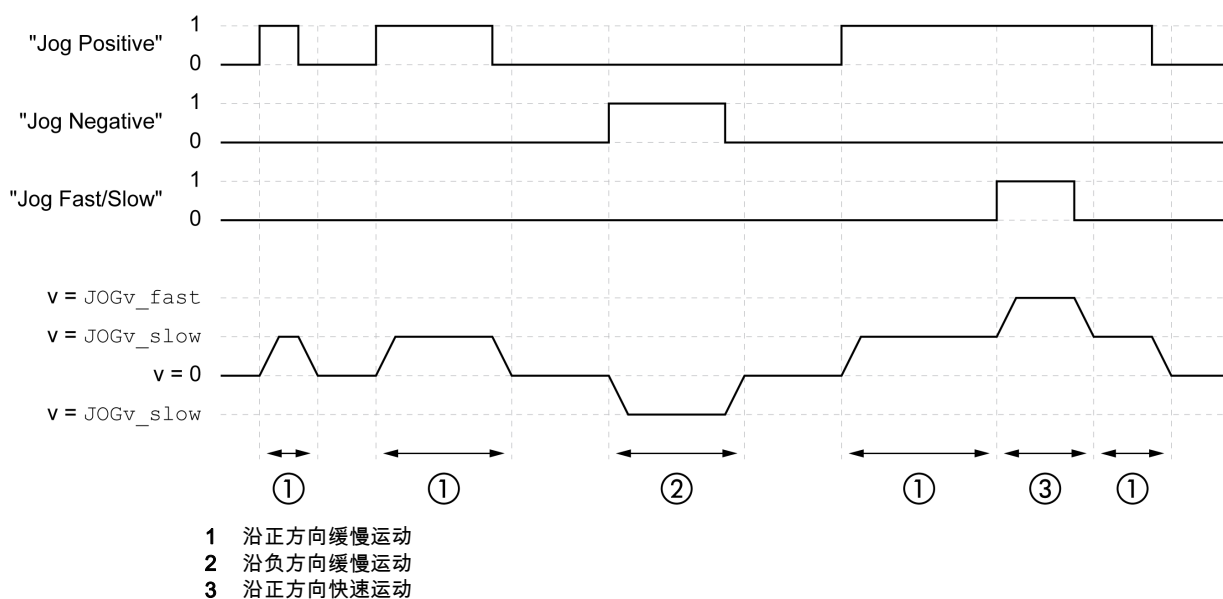
- 持续运动
- 步进运动

此外, 还有2个可设置参数的速度可供使用。

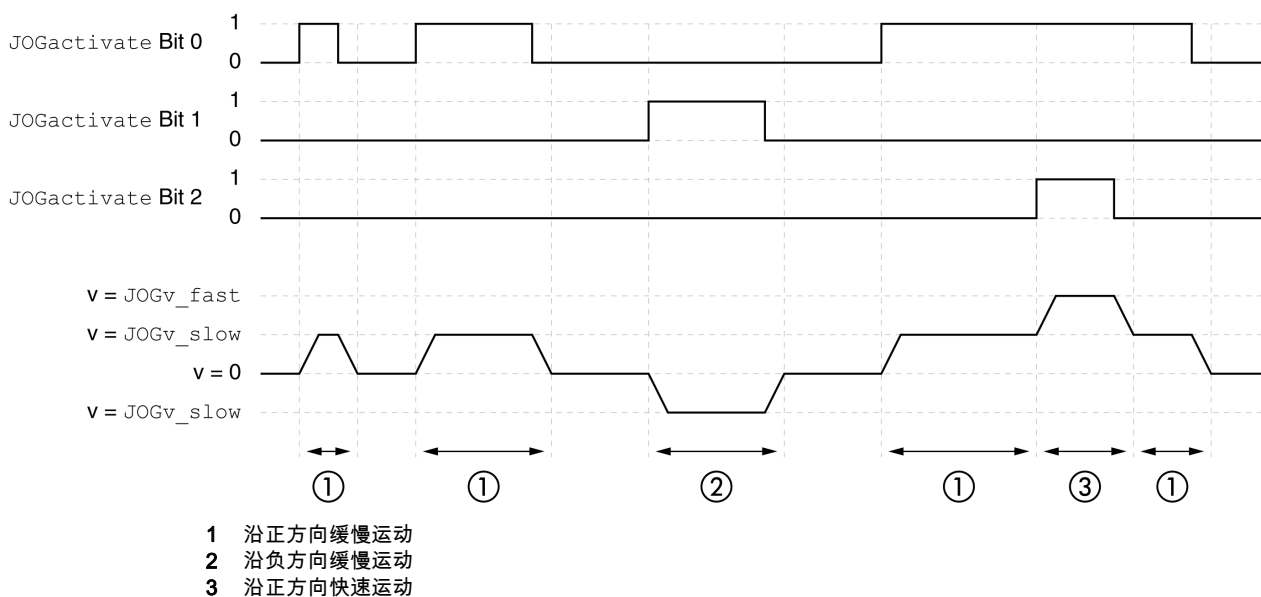
持续运动

只要存在方向信号, 就将执行沿所需方向的运动。

以下图表显示了在本地控制方式下持续运动的概况:



以下图表显示了在现场总线控制方式下持续运动的概况:

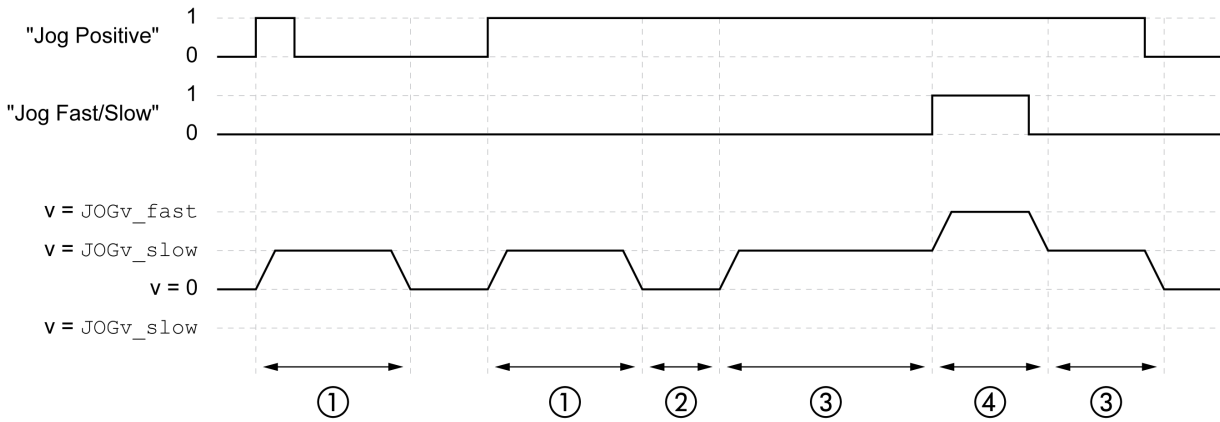


步进运动

若方向信号短时间存在，将执行朝向所需方向的运动，运动幅度为可设定参数的应用单位数量。

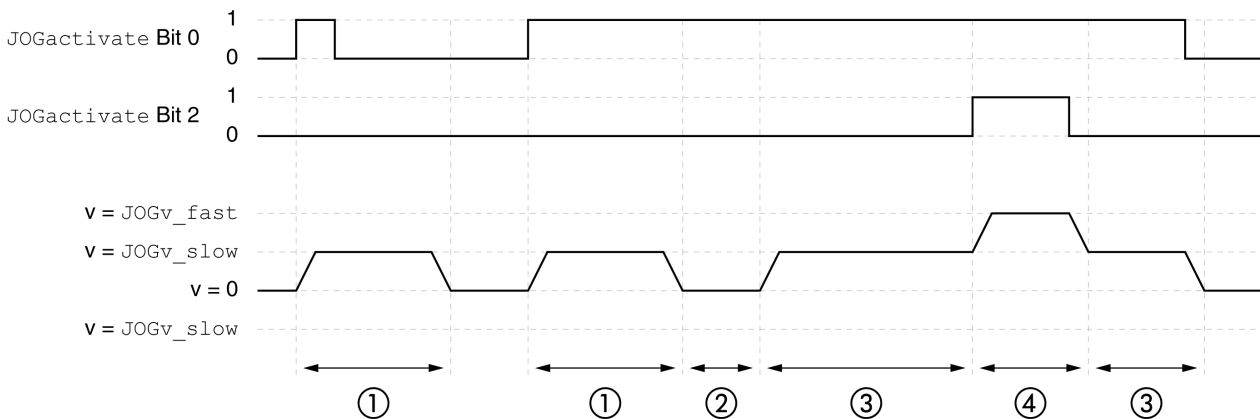
若方向信号长时间存在，将执行朝向所需方向的运动，运动幅度为可设定参数的应用单位数量。该运动完成后，电机将在所定义的时间内保持停止。紧接着将执行朝向所需方向的持续运动。

以下图表显示了在本地控制方式下步进运动的概况：



- 1 沿JOGstep正方向的缓慢运动，运动幅度为可设定参数的应用单位数量
- 2 等待时间JOGtime
- 3 沿正方向缓慢持续运动
- 4 沿正方向快速持续运动

以下图表显示了在现场总线控制方式下步进运动的概况：



- 1 沿JOGstep正方向的缓慢运动，运动幅度为可设定参数的应用单位数量
- 2 等待时间JOGtime
- 3 沿正方向缓慢持续运动
- 4 沿正方向快速持续运动

启动运行模式

在本地控制方式中，必须设置运行模式，参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)。在启用输出级后，将自动启动运行模式。

输出级将通过信号输入启用。下列表格显示了信号输入出厂设置的概况：

信号输入	信号输入功能
D10	"Enable" 输出级的启用和禁用
D11	"Fault Reset" 重置故障信息
D12	"Positive Limit Switch (LIMP)" 参见章节限位开关 (参见第 359 页)
D13	"Negative Limit Switch (LIMN)" 参见章节限位开关 (参见第 359 页)

信号输入	信号输入功能
D14	"Jog Negative" 运行模式 Jog : 沿负方向运动
D15	"Jog Positive" 运行模式 Jog : 沿正方向运动

信号输入的出厂设置取决于所设置的运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

在现场总线控制方式下，运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

集成的 HMI

此外，也可通过 HMI 来启动运行模式。通过调用 $\rightarrow P \rightarrow Jog \rightarrow Jog Set$ 将启用输出级并启动运行模式。

通过 HMI，将执行持续运动方式。

通过转动导航按钮可在 4 种不同的运动类型中进行变换。

- $JG -$: 沿正方向缓慢运动
- $JG =$: 沿正方向快速运动
- $- JG$: 沿负方向缓慢运动
- $= JG$: 沿负方向快速运动

通过按下导航按钮将启动运动。

进度信息

在本地控制方式下，通过信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

在现场总线控制方式下，通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态 4 Ready To Switch On、5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态 6 Operation Enabled
DQ2	在本地控制方式下： "In Position Deviation Window" 参见章节位置偏差窗口 (参见第 378 页) 在现场总线控制方式下： "Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置取决于所设置的控制方式以及运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

运行模式结束

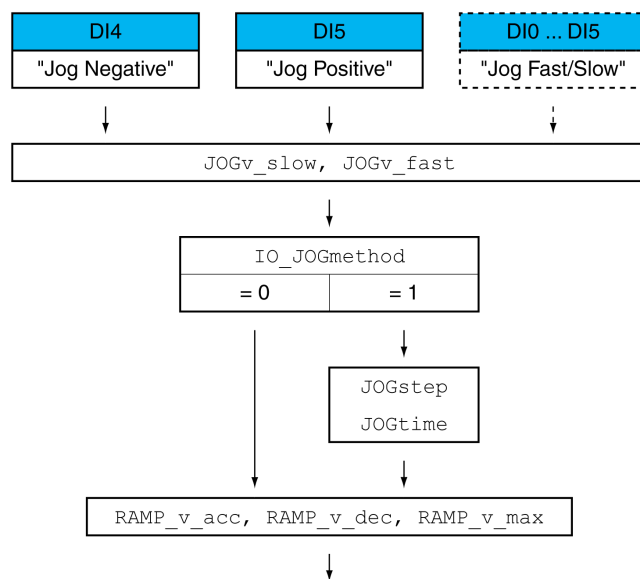
在电机停止以及某一下述条件时，运行模式结束：

- 因“停止”或“Quick Stop”造成中断
- 因错误造成中断

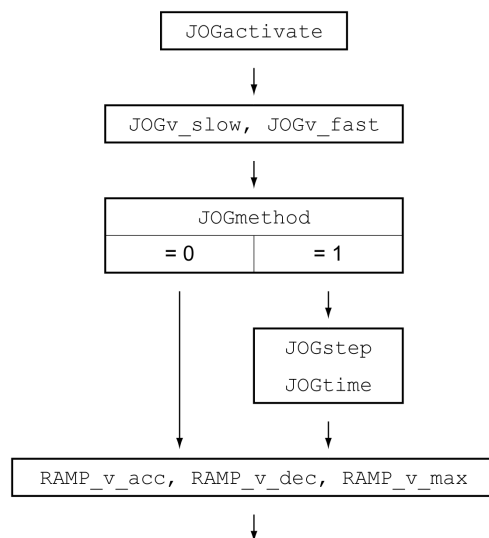
参数设定

概述

以下图表显示了本地控制方式下可进行设置的参数的概况：



以下图表显示了现场总线控制方式下可进行设置的参数的概况：



速度

有两个可设置参数的速度可供使用。

- 通过参数J0Gv_slow和J0Gv_fast设置所需值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
J0Gv_slow OP → Jog - JGL O	缓慢运动速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数 设置。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3029:4 _h Modbus 10504 Profibus 10504 CIP 141.1.4 ModbusTCP 10504 EtherCAT 3029:4 _h PROFINET 10504
J0Gv_fast OP → Jog - JGH I	快速运动速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数 设置。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 180 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3029:5 _h Modbus 10506 Profibus 10506 CIP 141.1.5 ModbusTCP 10506 EtherCAT 3029:5 _h PROFINET 10506

转换速度

在本地控制方式下，还可使用信号输入功能“Jog Fast/Slow”。由此，通过信号输入可在两个速度之间进行转换。

要在两个速度之间进行转换，必须使信号输入功能Jog Fast/Slow完成参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

方法的选择

在本地控制方式下，通过参数I0_J0Gmethod设置方法。

- 请通过参数I0_J0Gmethod设置所需的方法。

在现场总线控制方式下，通过参数J0Gmethod设置方法。

- 请通过参数J0Gmethod设置所需的方法。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
J0Gmethod	Jog 方法的选择 0 / Continuous Movement / c o n o : 持续 运动Jog 1 / Step Movement / S t e p o : 步进运动 Jog 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3029:3 _h Modbus 10502 Profibus 10502 CIP 141.1.3 ModbusTCP 10502 EtherCAT 3029:3 _h PROFINET 10502
I0_J0Gmethod CONF → RCG - I o JG	Jog 方法的选择 0 / Continuous Movement / c o n o : 持续 运动Jog 1 / Step Movement / S t e p o : 步进运动 Jog 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:18 _h Modbus 1328 Profibus 1328 CIP 105.1.24 ModbusTCP 1328 EtherCAT 3005:18 _h PROFINET 1328

步进运动设置

可设定参数的应用单元数量以及电机的停止时间，将通过参数J0Gstep和J0Gtime进行设置。

- 通过参数J0Gstep和J0Gtime设置所需值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
J0Gstep	步进运动路程 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 1 20 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3029:7 _h Modbus 10510 Profibus 10510 CIP 141.1.7 ModbusTCP 10510 EtherCAT 3029:7 _h PROFINET 10510
J0Gtime	步进运动等待时间 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	ms 1 500 32767	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3029:8 _h Modbus 10512 Profibus 10512 CIP 141.1.8 ModbusTCP 10512 EtherCAT 3029:8 _h PROFINET 10512

速度运动特征曲线的调整

可对速度运动特征曲线 (参见第 331 页) 的参数设定进行调整。

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节冲击限制 (参见第 333 页)
- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节由负载导致的位置偏差 (随动误差) (参见第 363 页)
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节停止窗口 (参见第 371 页)
该功能只有在步行速度转动时才可用。
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节位置偏差窗口 (参见第 378 页)
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.4节

运行模式 Electronic Gear

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	269
参数设定	271
其它设置方法	277

概述

可用

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

描述

在运行模式 Electronic Gear (电子齿轮箱) 中, 根据外部参比量信号来执行运动。使用某个可设置的传动系数可将参比量信号换算成一个位置值。参比量信号可以是 A/B 信号、P/D 信号或 CW/CCW 信号。

一个运动可通过3种不同方法执行：

- 无补偿运动的位置同步
通过无补偿运动的位置同步可进行运动和馈入的引导信号的位置同步。所馈入的参比量信号若由于停止或故障级别1的故障而出现中断, 这些信号将被忽略。
- 有补偿运动的位置同步
通过补偿运动的位置同步将以同所馈入的参比量信号位置同步的方式执行运动。所馈入的参比量信号若由于停止或故障级别1的故障而出现中断, 这些信号将被顾及到并得到补偿。
- 速度同步
通过速度同步将以同所馈入的参比量信号速度同步的方式执行运动。

内部位置单位

运动的位置值取决于系统单位。

内部位置单位为 131072 增量/圈。

启动运行模式

在本地控制方式中, 必须设置运行模式, 参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)。在启用输出级后, 将自动启动运行模式。

输出级将通过信号输入启用。下列表格显示了信号输入出厂设置的概况：

信号输入	信号输入功能
DI0	"Enable" 输出级的启用和禁用
DI1	"Fault Reset" 重置故障信息
DI2	"Positive Limit Switch (LIMP)" 参见章节限位开关 (参见第 359 页)
DI3	"Negative Limit Switch (LIMN)" 参见章节限位开关 (参见第 359 页)
DI4	"Gear Ratio Switch" 在2个不同的可设定参数的传动系数之间转换
DI5	"Halt" 参见章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)

信号输入的出厂设置取决于所设置的运行模式, 并可能有所调整, 参见章节数字量输入和输出端 (参见第 207 页)。

在现场总线控制方式下, 运行模式将通过现场总线启动。相关说明, 参见现场总线手册。

运行模式结束

在本地控制方式下, 通过禁用输出级将自动结束运行模式。

在现场总线控制方式下, 运行模式将通过现场总线结束。相关说明, 参见现场总线手册。

进度信息

在本地控制方式下，通过信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

在现场总线控制方式下，通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

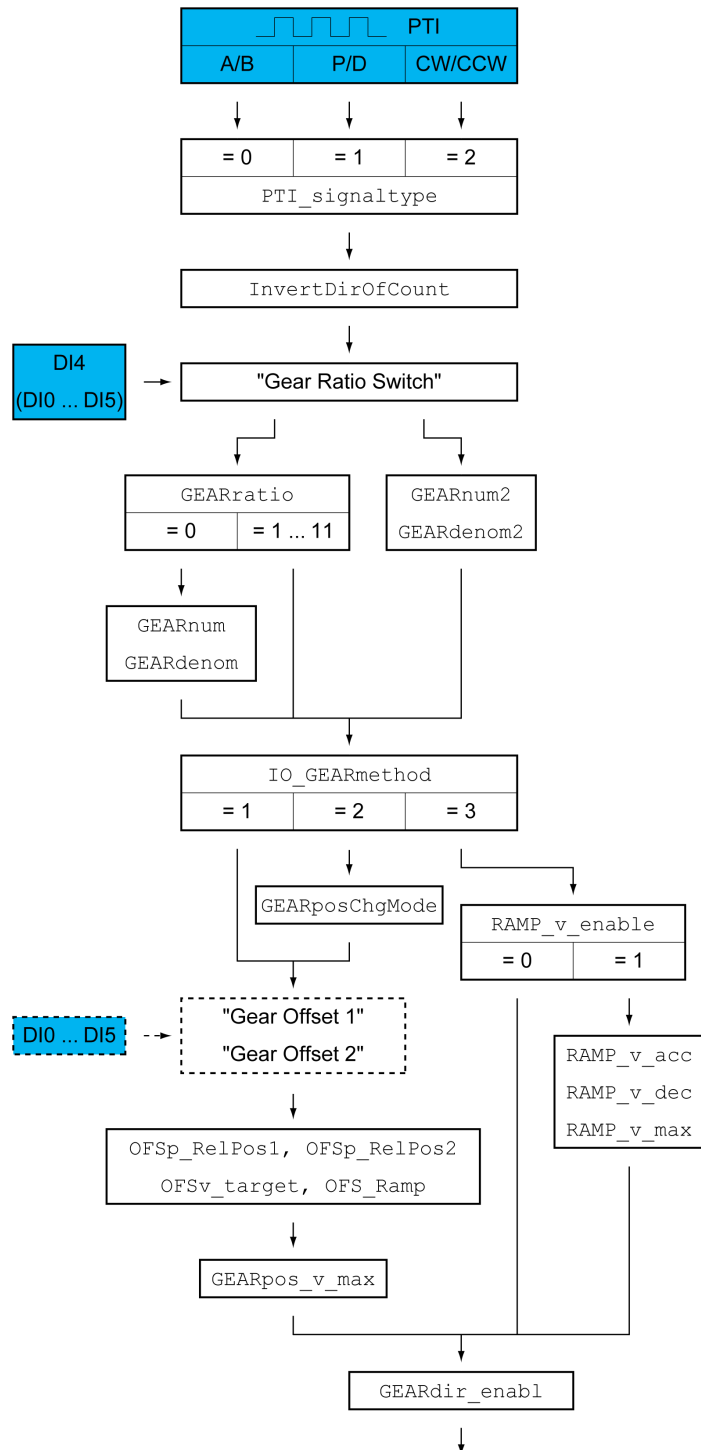
信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态 4 Ready To Switch On、 5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态 6 Operation Enabled
DQ2	在本地控制方式下： "In Position Deviation Window" 参见章节位置偏差窗口 (参见第 378 页) 在现场总线控制方式下： "Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置取决于所设置的控制方式以及运行模式，并可能有所调整，参见章节数字量输入和输出端 (参见第 207 页)。

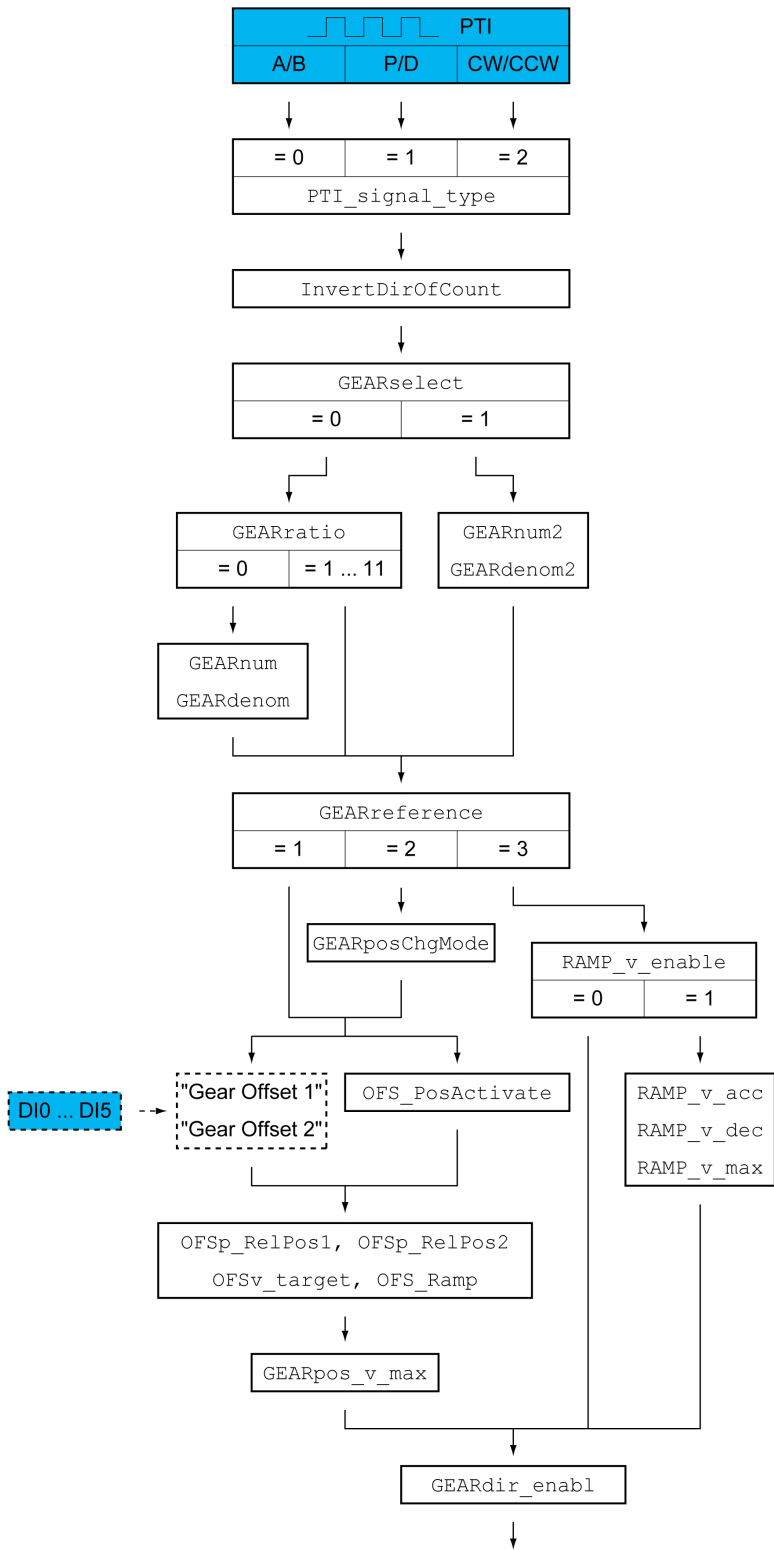
参数设定

概述

以下图表显示了本地控制方式下可进行设置的参数的概况：



以下图表显示了现场总线控制方式下可进行设置的参数的概况：



参比量信号类型和参比量信号的反转

可以设置 PTI 接口：

- 参比量信号类型
- 参比量信号的反转

PTI 接口的设置方法参见章节PTI 接口的设置 (参见第 225 页)。

传动系数

传动系数是电机增量数与外部所馈入参比增量数之比。

$$\text{传动因子} = \frac{\text{电机的位置增量}}{\text{给定增量}} = \frac{\text{传动系数的分子}}{\text{传动系数的分母}}$$

对于本地控制方式，可以通过信号输入功能“Gear Ratio Switch”可在运行过程中在 2 个不同的可设定参数的传动系数之间进行转换。

在现场总线控制方式下，通过参数GEARselect可在运行过程中在2个不同的可设定参数的传动系数之间进行转换。

通过参数GEARratio可以设置预定义传动系数。也可选择可设定参数的传动系数。

可设定参数的传动系数将通过参数GEARnum和GEARdenom进行确定。分子为负值时，就会使电机运动方向反转。

- 通过参数GEARratio、GEARnum、GEARdenom、GEARnum2和GEARdenom2可设置所需传动系数。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
GEARratio CONF → -- o - GFRC	传动系数选择 0 / Gear Factor / FRct : 使用 GEARnum/GEARdenom 中所设置的传动 系数 1 / 200 / 200 : 200 2 / 400 / 400 : 400 3 / 500 / 500 : 500 4 / 1000 / 1000 : 1000 5 / 2000 / 2000 : 2000 6 / 4000 / 4000 : 4000 7 / 5000 / 5000 : 5000 8 / 10000 / 10.00 : 10000 9 / 4096 / 4096 : 4096 10 / 8192 / 8192 : 8192 11 / 16384 / 16.38 : 16384 以给定的数值修改参比量，将导致电机旋 转。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 11	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:6 _h Modbus 9740 Profibus 9740 CIP 138.1.6 ModbusTCP 9740 EtherCAT 3026:6 _h PROFINET 9740
GEARselect	传动系数的选择 在两个传动系数之间转换： 值0：在参数GEARratio中使用指定的传 动系数 值1：使用参数 GEARnum2/GEARdenom2中的传动系数 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3026:E _h Modbus 9756 Profibus 9756 CIP 138.1.14 ModbusTCP 9756 EtherCAT 3026:E _h PROFINET 9756
GEARnum	传动系数的分子 GEARnum ----- = 传动系数 GEARdenom 确认新的传动系数发生在传送传动系数的 分子之后。 变更的设置将被立即采用。	- -2147483648 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:4 _h Modbus 9736 Profibus 9736 CIP 138.1.4 ModbusTCP 9736 EtherCAT 3026:4 _h PROFINET 9736
GEARdenom	传动系数的分母 参见 GEARnum 的说明	- 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:3 _h Modbus 9734 Profibus 9734 CIP 138.1.3 ModbusTCP 9734 EtherCAT 3026:3 _h PROFINET 9734

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARnum2	编号 2 传动系数的分子 GEARnum2 ----- = 传动系数 GEARdenom2 确认新的传动系数发生在传送传动系数的分子之后。 变更的设置将被立即采用。	- -2147483648 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:D _h Modbus 9754 Profibus 9754 CIP 138.1.13 ModbusTCP 9754 EtherCAT 3026:D _h PROFINET 9754
GEARdenom2	编号 2 传动系数的分母 参见 GEARnum 的说明	- 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:C _h Modbus 9752 Profibus 9752 CIP 138.1.12 ModbusTCP 9752 EtherCAT 3026:C _h PROFINET 9752

方法的选择

通过方法将确定如何执行运动。

- 在本地控制方式下，请通过参数IO_GEARmethod设置所需的方式。
- 在现场总线控制方式下，请通过参数GEARreference设置所需的方式。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARreference	运行模式 Electronic Gear 的同步方式 (电子齿轮箱) 0 / Deactivated : 取消激活 1 / Position Synchronization Immediate : 无补偿运动的位置同步 2 / Position Synchronization Compensated : 有补偿运动的位置同步 3 / Velocity Synchronization : 速度同步 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:12 _h Modbus 6948 Profibus 6948 CIP 127.1.18 ModbusTCP 6948 EtherCAT 301B:12 _h PROFINET 6948

当输出级禁用时修改定位

在“有补偿运动的位置同步”方式下，可通过参数GEARposChgMode设置：在关闭输出级的情况下，如何处理电机位置和参比量信号的位置变化。

在转换至6 Operation Enabled运行状态时，可以忽略或顾及位置变化。

- Off：在输出级关闭状态下将忽略位置变化。
- On：在输出级关闭状态下将注意位置修改。
启动运行模式和随后启用输出级之间的位置修改将被忽略。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARposChgMode	输出级禁用时对位置变化的处理 0 / Off : 在输出级禁用时，将忽略运行状态下的位置变化。 1 / On : 在输出级禁用时，将考虑到运行状态下的位置变化。 只有当传动处理以处理模式“有补偿运动的同步”启动时设置才有效。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:B _h Modbus 9750 Profibus 9750 CIP 138.1.11 ModbusTCP 9750 EtherCAT 3026:B _h PROFINET 9750

偏移量运动

通过偏移量运动可执行带有可设定参数的增量数的运动。

仅在使用“无补偿运动的位置同步”以及“有补偿运动的位置同步”的方法时，偏移量运动功能才可用。

有两个可设定参数的偏移量位置可供使用。通过参数OFSp_RelPos1和OFSp_RelPos2可设置偏移量位置。

在本地控制方式下，通过信号输入来启动偏移量运动。

在现场总线控制方式下，通过信号输入或现场总线来启动偏移量运动。

如要通过信号输入来启动偏移量运动，必须完成信号输入功能“Gear Offset 1”和“Gear Offset 2”的参数设定，参见章节数字量输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过参数OFSv_target和OFS_Ramp可设置偏移量运动的速度和加速度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
OFSp_RelPos1	偏移运动的相对偏移位置 1 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:8h Modbus 10000 Profibus 10000 CIP 139.1.8 ModbusTCP 10000 EtherCAT 3027:8h PROFINET 10000
OFSp_RelPos2	偏移运动的相对偏移位置 2 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:Ah Modbus 10004 Profibus 10004 CIP 139.1.10 ModbusTCP 10004 EtherCAT 3027:Ah PROFINET 10004
OFS_PosActivate	带相对偏移量位置的偏移量运动 该参数以参数OFSp_RelPos1和 OFSp_RelPos2的相对偏移量位置中的一个 来启动偏移量运动。 值0：无偏移量运动 值1：以相对偏移量位置1 (OFSp_RelPos1) 启动偏移量运动 值2：以相对偏移量位置2 (OFSp_RelPos2) 启动偏移量运动 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 3027:Bh Modbus 10006 Profibus 10006 CIP 139.1.11 ModbusTCP 10006 EtherCAT 3027:Bh PROFINET 10006
OFSv_target	偏移运动的目标速度 当用户定义的速度比例系数为 1 时，最大值为 5000。 这适用于用户定义的比例系数。示例：当用 户定义的速度比例系数为 2 时 (ScaleVELnum = 2, ScaleVELdenom = 1)，最大值为 2500。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:4h Modbus 9992 Profibus 9992 CIP 139.1.4 ModbusTCP 9992 EtherCAT 3027:4h PROFINET 9992
OFS_Ramp	偏移运动的加速度和减速 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:6h Modbus 9996 Profibus 9996 CIP 139.1.6 ModbusTCP 9996 EtherCAT 3027:6h PROFINET 9996

速度运动特征曲线的调整

在使用“速度同步”方法时，可启用速度运动特征曲线。

可对速度运动特征曲线的参数设定进行调整，参见章节速度运动特征曲线 (参见第 331 页)。

Velocity Limitation

当固件版本 $\geq V01.10$ 时，可以为“无补偿运动的位置同步”和“有补偿运动的位置同步”方法启用速度限制。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARpos_v_max	适用于位置同步方法的速度限制 值 0：无速度限制 值 >0：速度限制为 usr_v 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.10$ 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:9h Modbus 9746 Profibus 9746 CIP 138.1.9 ModbusTCP 9746 EtherCAT 3026:9h PROFINET 9746

允许方向

通过允许方向选项可将运动限制为正向或者反向方向。可使用参数GEARdir_enabl来设置允许方向。

- 通过参数GEARdir_enabl设置所需的运动方向。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARdir_enabl	运行模式 Electronic Gear (电子齿轮箱) 启用的运动方向 1 / Positive ：正方向 2 / Negative ：负方向 3 / Both ：两个方向 可以启用反转锁止功能。 变更的设置将被立即采用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:5h Modbus 9738 Profibus 9738 CIP 138.1.5 ModbusTCP 9738 EtherCAT 3026:5h PROFINET 9738

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节冲击限制 (参见第 333 页)
仅在使用“无补偿运动的位置同步”以及“有补偿运动的位置同步”的方法时，该功能才可用。
- 章节Zero Clamp (参见第 343 页)
只有在采用“速度同步”方法时才能使用该功能。
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节由负载导致的位置偏差 (随动误差) (参见第 363 页)
仅在使用“无补偿运动的位置同步”以及“有补偿运动的位置同步”的方法时，该功能才可用。
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节速度窗口 (参见第 370 页)
只有在采用“速度同步”方法时才能使用该功能。
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节位置偏差窗口 (参见第 378 页)
仅在使用“无补偿运动的位置同步”以及“有补偿运动的位置同步”的方法时，该功能才可用。
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
只有在采用“速度同步”方法时才能使用该功能。
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.5节

运行模式 Profile Torque

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	279
参数设定	281
其它设置方法	287

概述

描述

在运行模式 Profile Torque 中将以所需的目标转矩来执行运动。

对于本地控制方式，可以通过以下接口可以规定力矩：

- 通过模拟输入端规定目标力矩（模块 IOM1）
- 通过 PTI 接口规定额定电流（包括固件版本 \geq V01.20）

对于现场总线控制方式，可以通过以下接口可以规定力矩：

- 通过参数规定目标力矩
- 通过模拟输入端规定目标力矩（模块 IOM1）
- 通过 PTI 接口规定额定电流（包括固件版本 \geq V01.20）

如果没有合适的极限值，该运行模式下的电机会意外达到一个很高的速度。

警告

意外的高速度

请确保为电机配置好了合适的速度限制参数。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

可用

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

启动运行模式

在本地控制方式中，必须设置运行模式，参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)。在启用输出级后，将自动启动运行模式。

输出级将通过信号输入启用。下列表格显示了信号输入出厂设置的概况：

信号输入	信号输入功能
D10	"Enable" 输出级的启用和禁用
D11	"Fault Reset" 重置故障信息
D12	"Operating Mode Switch" 参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)
D13	"Velocity Limitation" 参见章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
D14	"Current Limitation" 参见章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
D15	"Halt" 参见章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)

信号输入的出厂设置取决于所设置的运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

在现场总线控制方式下，运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

进度信息

在本地控制方式下，通过信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

在现场总线控制方式下，通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态 4 Ready To Switch On、 5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态 6 Operation Enabled
DQ2	在本地控制方式下： "Current Below Threshold" 参见章节电流阈值 (参见第 383 页) 在现场总线控制方式下： "Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置取决于所设置的控制方式以及运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

运行模式结束

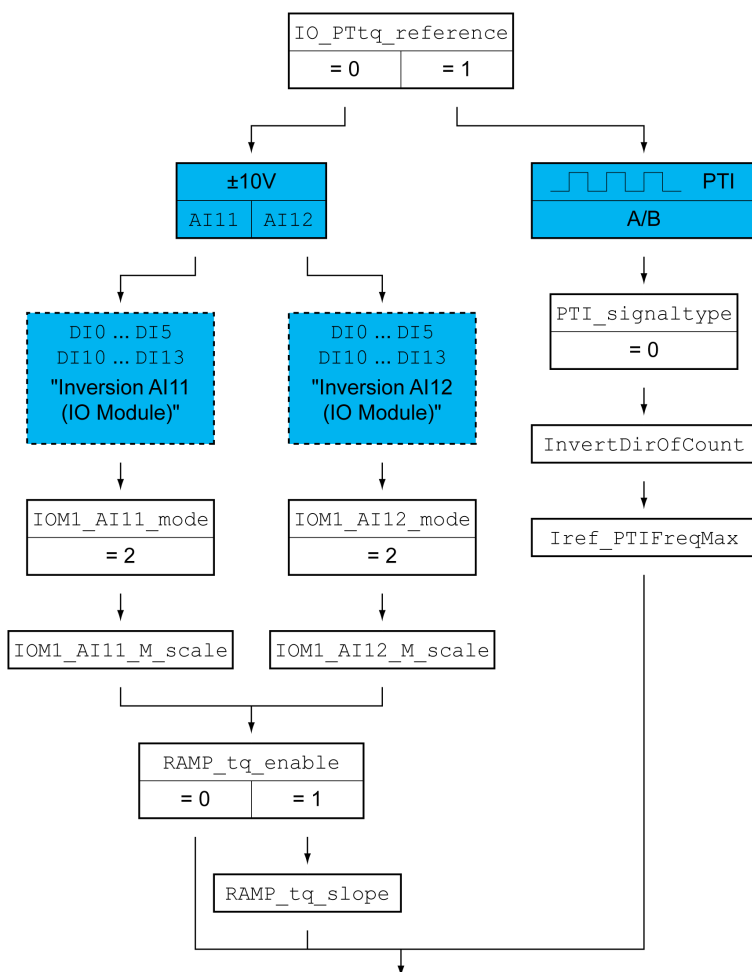
在电机停止以及某一下述条件时，运行模式结束：

- 因“停止”或“Quick Stop”造成中断
- 因错误造成中断

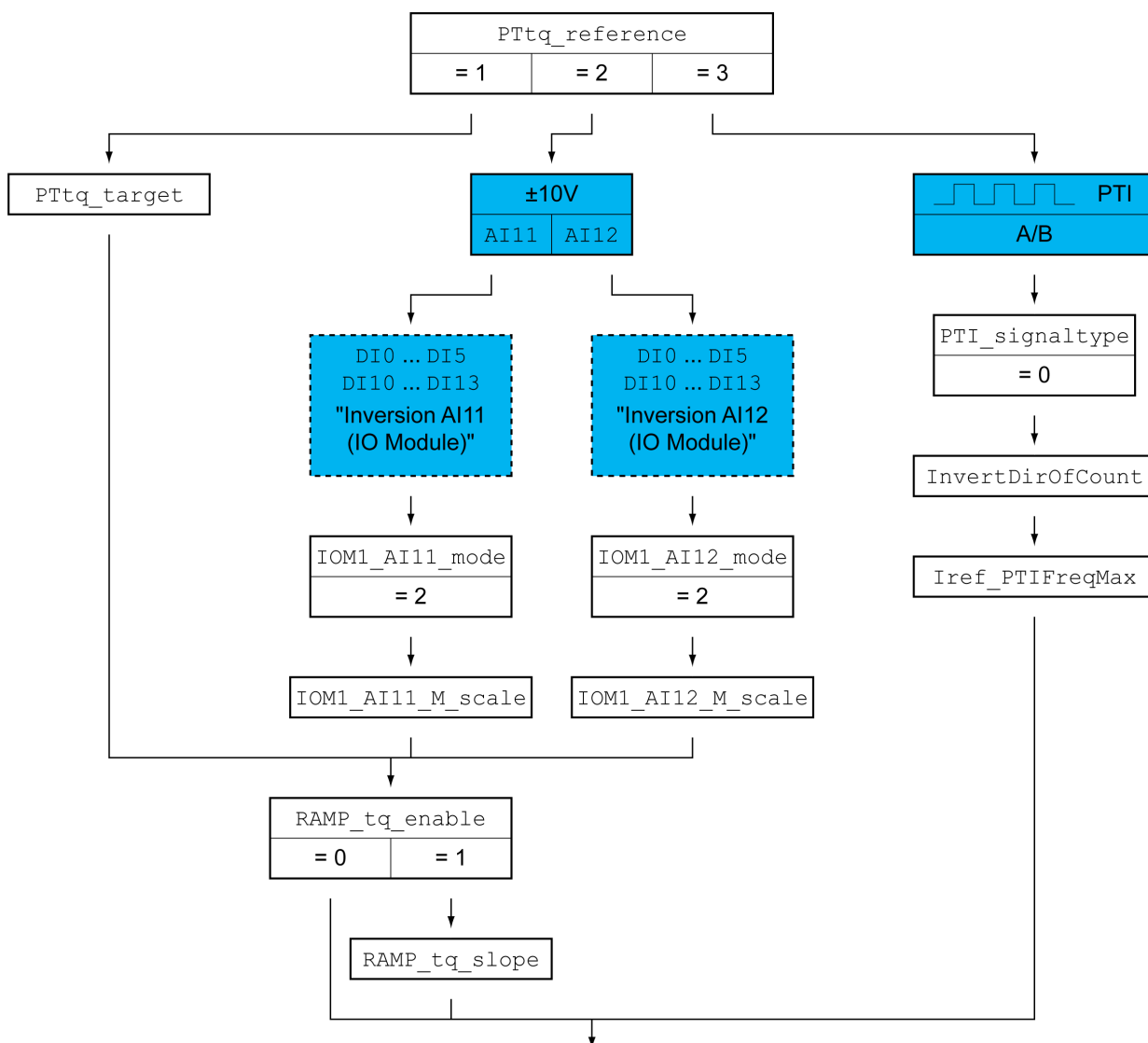
参数设定

概述

以下图表显示了本地控制方式下可进行设置的参数的概况：



以下图表显示了现场总线控制方式下可进行设置的参数的概况：



设置额定值来源

在本地控制方式下，通过参数I0_PTtq_reference设置额定值来源。

- 请通过参数I0_PTtq_reference设置所需的额定值来源。

在现场总线控制方式下，通过参数PTtq_reference设置额定值来源。

- 请通过参数PTtq_reference设置所需的额定值来源。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0_PTtq_reference CONF → ACG- port9	Profile Torque 运行模式的给定值来源 0 / Analog Input / ,ANA : 通过模拟量输入端产生给定值 1 / PTI Interface / ,PEI : 通过PTI接口产生给定值 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.20 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:38 _h Modbus 1392 Profibus 1392 CIP 105.1.56 ModbusTCP 1392 EtherCAT 3005:38 _h PROFINET 1392
PTtq_reference	Profile Torque 运行模式的给定值来源 0 / None : 无 1 / Parameter 'PTtq_target' : 通过参数 PTtq_target 产生给定值 2 / Analog Input : 通过模拟量输入端产生给定值 3 / PTI Interface : 通过PTI接口产生给定值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 1 3	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:38 _h Modbus 7024 Profibus 7024 CIP 127.1.56 ModbusTCP 7024 EtherCAT 301B:38 _h PROFINET 7024

偏移量和零电压范围 (仅限模拟输入端)

随 ±10V输入信号值变化的目标值可以进行更改：

- 偏移量的参数设定
- 零电压范围的参数设置

有关模拟输入端的设置方法请参见模块IOM1的模块手册。

设置使用类型 (仅限模拟输入端)

通过参数 IOM1_AI11_mode 和 IOM1_AI12_mode 可设置模拟信号输入的使用类型。

- 若想使用模拟信号输入 AI11，请在参数 IOM1_AI11_mode 中设置值 "Target Torque"。
 若想使用模拟信号输入 AI12，请在参数 IOM1_AI12_mode 中设置值 "Target Torque"。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_mode CONF → I - 0 - AI11	IOM1 : AI11 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPdS : 转速控 制器目标速度 2 / Target Torque / ErqS : 电流控 制器目标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转 速控制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电 流控制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更 改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被 采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 1 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:E _h Modbus 20252 Profibus 20252 CIP 179.1.14 ModbusTCP 20252 EtherCAT 304F:E _h PROFINET 20252
IOM1_AI12_mode CONF → I - 0 - AI12	IOM1 : AI12 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPdS : 转速控 制器目标速度 2 / Target Torque / ErqS : 电流控 制器目标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转 速控制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电 流控制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更 改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被 采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:13 _h Modbus 20262 Profibus 20262 CIP 179.1.19 ModbusTCP 20262 EtherCAT 304F:13 _h PROFINET 20262

设置目标转矩 (仅限模拟输入端)

通过参数IOM1_AI11_M_scale和IOM1_AI12_M_scale设置10V电压值的目标转矩。

- 若想使用模拟信号输入AI11，请通过参数IOM1_AI11_M_scale设置10V电压值的目标转矩。
若想使用模拟信号输入AI12，请通过参数IOM1_AI12_M_scale设置10V电压值的目标转矩。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
IOM1_AI11_M_scale CONF → I - 0 - t 11 t	IOM 1 : AI11 在运行模式 Profile Torque 下 10 V 时的目标转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 可通过负号来反转模拟信号值。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	% -3000.0 100.0 3000.0	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:12 _h Modbus 20260 Profibus 20260 CIP 179.1.18 ModbusTCP 20260 EtherCAT 304F:12 _h PROFINET 20260
IOM1_AI12_M_scale CONF → I - 0 - t 12 t	IOM 1 : AI12 在运行模式 Profile Torque 下 10 V 时的目标转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 可通过负号来反转模拟信号值。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	% -3000.0 100.0 3000.0	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:17 _h Modbus 20270 Profibus 20270 CIP 179.1.23 ModbusTCP 20270 EtherCAT 304F:17 _h PROFINET 20270

设置目标转矩 (仅限参数)

在现场总线控制方式下，通过参数PTtq_target设置目标转矩。

- 请通过参数 PTtq_target 设置所需的目标转矩。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
PTtq_target	运行模式Profile Torque的目标转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% -3000.0 0.0 3000.0	INT16 R/W - -	CANopen 6071:0 _h Modbus 6944 Profibus 6944 CIP 127.1.16 ModbusTCP 6944 EtherCAT 6071:0 _h PROFINET 6944

转矩运动特征曲线的调整 (仅限模拟输入端和参数)

转矩运动特征曲线的参数设定是可以调整的。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
RAMP_tq_enable	启用转矩的运动特征曲线 0 / Profile Off : 特征曲线已关闭 1 / Profile On : 特征曲线已打开 在运行模式 Profile Torque 中，可启用 或关闭转矩运动特征曲线。 在其它运行模式中，转矩的运动特征曲线均处于关闭状态。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2C _h Modbus 1624 Profibus 1624 CIP 106.1.44 ModbusTCP 1624 EtherCAT 3006:2C _h PROFINET 1624

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMP_tq_slope	<p>转矩运动特征曲线的坡度 100.00%的转矩设置符合连续静止力矩 _M_M_0。</p> <p>示例： 斜坡设置为 10000.00 %/s 将导致：在 0.01 s 之内 _M_M_0 转矩变化 100.0%。 步距为0.1 %/s。 变更的设置将被立即采用。</p>	%/s 0.1 10000.0 3000000.0	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6087:0 _h Modbus 1620 Profibus 1620 CIP 106.1.42 ModbusTCP 1620 EtherCAT 6087:0 _h PROFINET 1620

参比量信号类型和参比量信号的反转 (仅限 PTI 接口)

可以设置 PTI 接口：

- 参比量信号类型 (必须按 A/B 信号设置)
- 参比量信号的反转

PTI 接口的设置方法参见章节PTI 接口的设置 (参见第 225 页)。

设置额定电流 (仅限 PTI 接口)

通过参数Iref_PTIFreqMax设置额定电流。

- 通过参数Iref_PTIFreqMax设置所需的额定电流。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Iref_PTIFreqMax	<p>PTI 接口上运行模式 Profile Torque 的额定 电流 PTI 接口上运行模式 Profile Torque 的额定 电流为每秒钟 160 万增量。 步距为 0.01 A_{rms}。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.20 时可用。</p>	A _{rms} 0.00 - 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3020:4 _h Modbus 8200 Profibus 8200 CIP 132.1.4 ModbusTCP 8200 EtherCAT 3020:4 _h PROFINET 8200

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节转矩窗口 (参见第 369 页)
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.6节

运行模式 Profile Velocity

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	289
参数设定	290
其它设置方法	294

概述

可用

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

描述

在运行模式 Profile Velocity (速度运行图形) 中将所需目标速度执行运动。

启动运行模式

在本地控制方式中, 必须设置运行模式, 参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)。在启用输出级后, 将自动启动运行模式。

输出级将通过信号输入启用。下列表格显示了信号输入出厂设置的概况:

信号输入	信号输入功能
D10	"Enable" 输出级的启用和禁用
D11	"Fault Reset" 重置故障信息
D12	"Operating Mode Switch" 参见章节启动和转换运行模式 (参见第 258 页)
D13	"Velocity Limitation" 参见章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
D14	"Zero Clamp" 参见章节Zero Clamp (参见第 343 页)
D15	"Halt" 参见章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)

信号输入的出厂设置取决于所设置的运行模式, 并可能有所调整, 参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

在现场总线控制方式下, 运行模式将通过现场总线启动。相关说明, 参见现场总线手册。

进度信息

在本地控制方式下, 通过信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

在现场总线控制方式下, 通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明, 参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况:

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态4 Ready To Switch On、5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态6 Operation Enabled
DQ2	在本地控制方式下: "In Velocity Deviation Window" 参见章节速度偏差窗口 (参见第 380 页) 在现场总线控制方式下: "Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置取决于所设置的控制方式以及运行模式, 并可能有所调整, 参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

运行模式结束

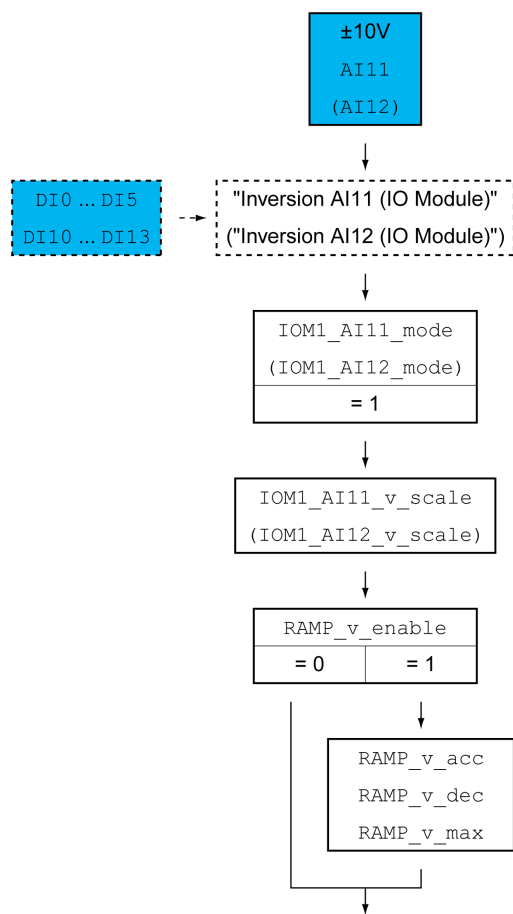
在电机停止以及某一下述条件时, 运行模式结束:

- 因“停止”或“Quick Stop”造成中断
- 因错误造成中断

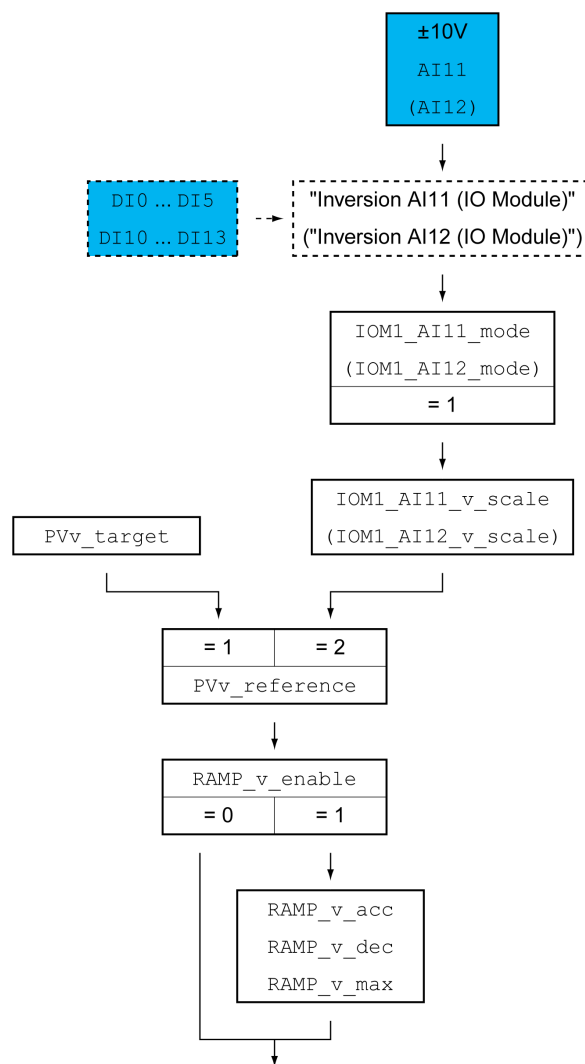
参数设定

概述

以下图表显示了本地控制方式下可进行设置的参数的概况：



以下图表显示了现场总线控制方式下可进行设置的参数的概况：



设置使用类型

在本地控制方式下，通过参数IOM1_AI11_mode和IOM1_AI12_mode可设置模拟信号输入的使用类型。

- 若想使用模拟信号输入AI1，请在参数IOM1_AI11_mode中设置值"Target Velocity"。
若想使用模拟信号输入AI2，请在参数IOM1_AI12_mode中设置值"Target Velocity"。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_mode CONF → I/O - AI11	IOM1 : AI11 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPdS : 转速控制器目 标速度 2 / Target Torque / Er95 : 电流控制器目标 转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控制 器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控制 器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 1 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:E _h Modbus 20252 Profibus 20252 CIP 179.1.14 ModbusTCP 20252 EtherCAT 304F:E _h PROFINET 20252

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI12_mode CONF → I - O - R I 2 v	IOM1 : AI12 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPd5 : 转速控制器目 标速度 2 / Target Torque / Trq5 : 电流控制器目标 转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控制 器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控制 器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:13 _h Modbus 20262 Profibus 20262 CIP 179.1.19 ModbusTCP 20262 EtherCAT 304F:13 _h PROFINET 20262

设置目标速度

在本地控制方式下，通过参数 IOM1_AI11_v_scale 和 IOM1_AI12_v_scale 可设置 10V 电压值的目标速度。

- 若想使用模拟信号输入 AI11，请通过参数 IOM1_AI11_v_scale 设置 10 V 电压值的目标速度。
若想使用模拟信号输入 AI12，请通过参数 IOM1_AI12_v_scale 设置 10 V 电压值的目标速度。

在现场总线控制方式下，可通过参数 PVv_reference 设置：目标速度将通过参数 PVv_target 或是模拟信号输入端进行预设。

- 若想使用参数 PVv_target，请在参数 PVv_reference 中设置数值 "Parameter 'PVv_target'"。请通过参数 PVv_target 设置所需的目标速度。
若想使用模拟信号输入 AI11，请在参数 PVv_reference 中设置值 "Analog Input"。请通过参数 IOM1_AI11_v_scale 为 10 V 的电压值设置所需的目标速度。
若想使用模拟信号输入 AI12，请在参数 PVv_reference 中设置值 "Analog Input"。请通过参数 IOM1_AI12_v_scale 为 10 V 的电压值设置所需的目标速度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PVv_reference	Profile Velocity 运行模式的给定值来源 0 / None : 无 1 / Parameter 'PVv_target' : 通过参数 PVv_target 产生给定值 2 / Analog Input : 通过模拟量输入端产 生给定值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 1 2	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:39 _h Modbus 7026 Profibus 7026 CIP 127.1.57 ModbusTCP 7026 EtherCAT 301B:39 _h PROFINET 7026
IOM1_AI11_v_scale CONF → I - O - E I 1 v	IOM1 : AI11 在运行模式 Profile Velocity 下 10 V 时的目标速度 根据 CTRL_v_max 中的设置来限制最 大速度。 可通过负号来反转模拟信号值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v -2147483648 6000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:11 _h Modbus 20258 Profibus 20258 CIP 179.1.17 ModbusTCP 20258 EtherCAT 304F:11 _h PROFINET 20258

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI12_v_scale CONF → i - o - t 12n	IOM1 : AI12 在运行模式 Profile Velocity 下 10 V 时的目标速度 根据CTRL_v_max中的设置来限制最大速度。 可通过负号来反转模拟信号值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v -2147483648 6000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:16 _h Modbus 20268 Profibus 20268 CIP 179.1.22 ModbusTCP 20268 EtherCAT 304F:16 _h PROFINET 20268
PVv_target	运行模式Profile Velocity的目标速度 目标速度受到CTRL_v_max和 RAMP_v_max中设置的限制。 变更的设置将被立即采用。	usr_v - 0 -	INT32 R/W - -	CANopen 60FF:0 _h Modbus 6938 Profibus 6938 CIP 127.1.13 ModbusTCP 6938 EtherCAT 60FF:0 _h PROFINET 6938

速度运动特征曲线的调整

可对速度运动特征曲线 (参见第 331 页)的参数设定进行调整。

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节Zero Clamp (参见第 343 页)
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节速度窗口 (参见第 370 页)
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.7节

运行模式 Profile Position

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	296
参数设定	297
其它设置方法	299

概述

可用

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

描述

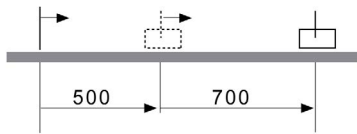
在Profile Position (点到点) 运行模式中，将执行朝向所需目标位置的运动。

一个运动可通过2种不同方法执行：

- 相对运动
- 绝对运动

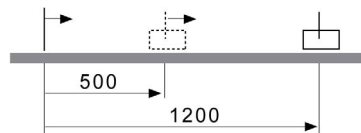
相对运动

执行相对运动时，运动以上次目标位置或实际位置为参考。



绝对运动

执行的绝对运动则完全以零点为参考。



在执行首次绝对运动前，必须通过运行模式Homing确定零点。

启动运行模式

运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

进度信息

通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态4 Ready To Switch On、5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态6 Operation Enabled
DQ2	"Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置可进行调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

运行模式结束

在电机停止以及某一下述条件时，运行模式结束：

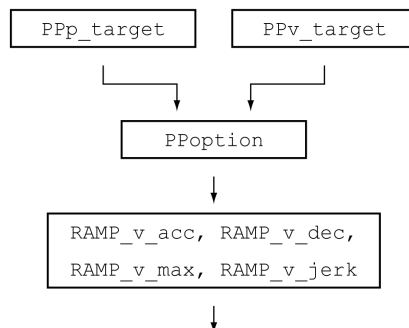
- 到达目标位置
- 因“停止”或“Quick Stop”造成中断
- 因错误造成中断

参数设定

概述

以下图片显示了可进行设置的参数的概况：

可设置参数的概况



目标位置

通过参数 PPp_target 可设定目标位置。

- 请通过参数PPp_target设置所需的目标位置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PPp_target	运行模式 Profile Position 的目标位置 最大值/最小值取决于： - 比例系数 - 软件限位开关（如果已激活） 变更的设置将被立即采用。	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 607A:0 _h Modbus 6940 Profibus 6940 CIP 127.1.14 ModbusTCP 6940 EtherCAT 607A:0 _h PROFINET 6940

目标速度

目标速度将通过参数PPv_target进行设置。

- 请通过参数PPv_target设置所需的目标速度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PPv_target	运行模式 Profile Position 的目标速度 目标速度受到CTRL_v_max和 RAMP_v_max中设置的限制。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 60 4294967295	UINT32 R/W - -	CANopen 6081:0 _h Modbus 6942 Profibus 6942 CIP 127.1.15 ModbusTCP 6942 EtherCAT 6081:0 _h PROFINET 6942

方法的选择

通过参数PPoption设置相对运动方法。

- 请通过参数PPoption对相对运动设置所需的方法。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PPoption	运行模式 Profile Position 的选项 确定某个相对定位的基准位置： 0：相对于运动特征曲线生成器已预先设定的 目标位置 1：不支持 2：相对于电机的实际位置 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 60F2:0 _h Modbus 6960 Profibus 6960 CIP 127.1.24 ModbusTCP 6960 EtherCAT 60F2:0 _h PROFINET 6960

速度运动特征曲线的调整

可对速度运动特征曲线 (参见第 331 页) 的参数设定进行调整。

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节冲击限制 (参见第 333 页)
- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入启动运动 (参见第 345 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节由负载导致的位置偏差 (随动误差) (参见第 363 页)
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节停止窗口 (参见第 371 页)
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节位置偏差窗口 (参见第 378 页)
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.8节

运行模式 Interpolated Position

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	301
参数设定	302

概述

可用

固件版本为 $\geq V01.08$ 时可用。
只有在采用CAN现场总线时才能使用此运行模式。

描述

在运行模式Interpolated Position中，将执行驶向循环预设给定位置的运动。
在该运行模式中，无法使用监测功能Heartbeat和Node Guarding。

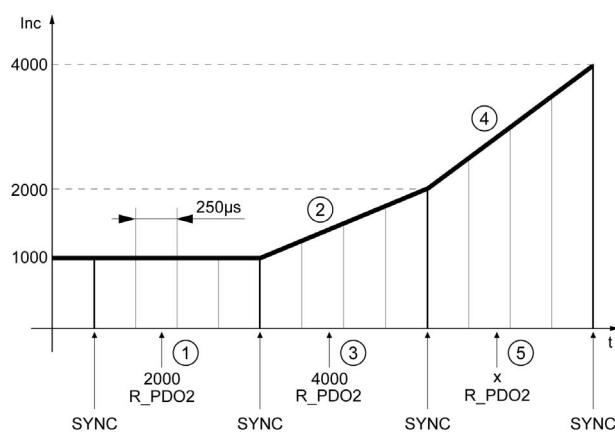
- 请检查可编程控制器上PDO的循环接收，以发现连接中断的情况。

将按照与节拍同步的方式采用给定位置。节拍的循环时间可设为1...20ms。

通过SYNC信号，将开始执行驶向给定位置的运动。

驱动将在内部执行网格为250 μ s的精确内插。

以下图表显示了基本概况：



- 1 传输第一个给定位置 (示例)
- 2 向第一个给定位置运动
- 3 传输第二个给定位置 (示例)
- 4 向第二个给定位置运动
- 5 传输下一个给定位置 (示例)

启动运行模式

运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

运行模式结束

运行模式将通过现场总线结束。相关说明，参见现场总线手册。

进度信息

通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态4 Ready To Switch On、5 Switched On和6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态6 Operation Enabled
DQ2	"Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置可进行调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

参数设定

同步系统

对于运行模式Interpolated Position，必须启用同步系统。

通过参数 SyncMechStart = 2，将启用同步系统。

通过参数 SyncMechTol 可设定同步公差。将参数 SyncMechTol 的值在内部乘以 250 μs。比如值 4 对应于 1 ms 的公差。

同步系统的状态可通过参数 SyncMechStatus 读出。

- 请通过参数 SyncMechStart 启用同步系统。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
SyncMechStart	启用同步系统 值0：禁用同步系统。 值1：启用同步系统 (CANmotion) 值2：启用同步系统，标准CANopen系统 同步信号的循环周期由参数intTimPerVal 和intTimInd导出。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3022:5 _h Modbus 8714 Profibus 8714 CIP 134.1.5 ModbusTCP 8714 EtherCAT 3022:5 _h PROFINET 8714
SyncMechTol	同步公差 当同步系统通过参数SyncMechStart启用 时，此参数值将被使用。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.08 时可用。	- 1 1 20	UINT16 R/W - -	CANopen 3022:4 _h Modbus 8712 Profibus 8712 CIP 134.1.4 ModbusTCP 8712 EtherCAT 3022:4 _h PROFINET 8712
SyncMechStatus	同步系统的状态 同步系统的状态： 值1：驱动放大器的同步系统被禁用。 值32：驱动放大器与外部同步信号同步。 值64：驱动放大器与外部同步信号同步。 固件版本为 ≥V01.08 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3022:6 _h Modbus 8716 Profibus 8716 CIP 134.1.6 ModbusTCP 8716 EtherCAT 3022:6 _h PROFINET 8716

循环周期

通过参数 IP_IntTimPerVal 和 IP_IntTimInd，设置循环周期。

循环周期取决于下述条件：

- 驱动放大器数量
- 波特率
- 每个循环中最小数据包的时间：
 - SYNC
 - R_PDO2、T_PDO2
 - EMCY (此时间必须保留。)
- 每个循环中其它数据包的时间选项：
 - R_SDO和T_SDO
 可编程控制器必须确保：问询 (R_SDO) 的数量必须与循环周期相匹配。答复 (T_SDO) 将在下个循环中发出。
 - n_{PDO} - 其它的 R_PDO 和 T_PDO：
 R_PDO1, T_PDO1, R_PDO3, T_PDO3, R_PDO4和T_PDO4

下表显示了在不同的波特率下单个数据包的典型数值：

数据包	大小以字节计	1 Mbit	500 kbit	250 kbit
R_PDO2	6	0.114 ms	0.228 ms	0.456 ms
T_PDO2	6	0.114 ms	0.228 ms	0.456 ms
SYNC	0	0.067 ms	0.134 ms	0.268 ms
EMCY	8	0.130 ms	0.260 ms	0.520 ms

数据包	大小以字节计	1 Mbit	500 kbit	250 kbit
R_PDOx	8	0.130 ms	0.260 ms	0.520 ms
T_PDOx	8	0.130 ms	0.260 ms	0.520 ms
R_SDO和T_SDO	16	0.260 ms	0.520 ms	1.040 ms

驱动放大器的最小循环周期如下计算： $t_{\text{cycle}} = \text{SYNC} + \text{R_PDO}2 + \text{T_PDO}2 + \text{EMCY} + \text{SDO} + n_{\text{PDO}}$

下表显示了 t_{cycle} ，其值取决于驱动放大器发出的波特率和其它PDO的数量 n_{PDO} ：

其它PDO的数量 (n_{PDO})	1 Mbit时的最 小循环周期	500 kbit时的最 小循环周期	250 kbit时的最 小循环周期
0	1 ms	2 ms	3 ms
1	1 ms	2 ms	3 ms
2	1 ms	2 ms	4 ms
3	2 ms	2 ms	4 ms
4	2 ms	3 ms	5 ms
5	2 ms	3 ms	5 ms
6	2 ms	3 ms	6 ms

循环时间，单位为秒： $\text{IP_IntTimPerVal} * 10^{\text{IP_IntTimInd}}$

- 请通过参数IP_IntTimPerVal和IP_IntTimInd设置所需的循环周期。
有效的循环周期为 1 ... 20 ms，步距为 1 ms。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IP_IntTimPerVal	Interpolation time period value 固件版本为 $\geq V01.08$ 时可用。 * CANopen 数据类型：UINT8	s 0 1 255	UINT16* R/W - -	CANopen 60C2:1 _h Modbus 7000 Profibus 7000 CIP 127.1.44 ModbusTCP 7000 EtherCAT 60C2:1 _h PROFINET 7000
IP_IntTimInd	Interpolation time index 固件版本为 $\geq V01.08$ 时可用。 * CANopen 数据类型：INT8	- -128 -3 63	INT16* R/W - -	CANopen 60C2:2 _h Modbus 7002 Profibus 7002 CIP 127.1.45 ModbusTCP 7002 EtherCAT 60C2:2 _h PROFINET 7002

位置补偿

只要控制字的位 4 设置为 1，驱动器就会循环地处理参考位置。如果参考位置与实际位置之间偏差过大，则会出现以下错误。为了避免出现跟踪误差，必须在每次启用或继续 (HALT、Quick Stop) 运行模式前，通过参数 $_p_act$ 读出实际位置。新的给定位置必须在首个循环中与实际位置相符。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
$_p_act$ П о л P A C U	当前位置	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 6064:0 _h Modbus 7706 Profibus 7706 CIP 130.1.13 ModbusTCP 7706 EtherCAT 6064:0 _h PROFINET 7706

给定位置

通过参数 IPp_target ，每个循环将传输一个给定值。

- 请通过参数 IPp_target 设置所需的给定值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IPp_target	运行模式Interpolated Position的位置给定值 固件版本为 ≥V01.08 时可用。	- -2147483648 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 60C1:1 _h Modbus 7004 Profibus 7004 CIP 127.1.46 ModbusTCP 7004 EtherCAT 60C1:1 _h PROFINET 7004

第7.9节

运行模式 Homing

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	306
参数设定	307
朝向限位开关的基准点定位运行	311
沿正方向朝向基准开关的基准点定位运行	312
沿负方向朝向基准开关的基准点定位运行	313
向标志脉冲基准点定位运行	314
位置设定	315
其它设置方法	316

概述

可用性

参见章节 控制方式 (参见第 188 页)。

描述

在 Homing (基准点定位) 运行模式中，将在一个机械位置和电机的实际位置之间建立参考点。通过寻原点设定或位置设定可知道机械位置和实际位置之间的关系。当基准点定位运行或尺度设定成功后，电机将实施基准运行，零点生效。零点是运行模式 Profile Position 和 Motion Sequence 中绝对运动的参考点。

Methoden方法

一个运动可通过不同的方法执行：

- 朝向限位开关的基准点定位运行
在朝向限位开关的基准点定位运行中，执行的运动将朝向反向限位开关或正向限位开关。在到达限位开关时，电机将停转，将执行驶回限位开关开关点的运动。再从限位开关的开关点出发，运动将朝向电机的下一个标志脉冲或朝向所设定的至开关点参数间距位置。标志脉冲或所设定的至开关点参数间距位置就是基准点。
- 朝向基准开关的基准点定位运行
在朝向基准开关的基准点定位运行中，执行的运动将朝向基准开关。在到达基准开关时，电机将停转，将执行驶向基准开关开关点的运动。从基准开关的开关点出发，运动将朝向电机的下一个标志脉冲或朝向至开关点的可设定参数的间距。标志脉冲或所设定的至开关点参数间距位置就是基准点。
- 朝向标志脉冲的基准点定位运行
在朝向标志脉冲的基准点定位运行中，将执行从实际位置朝向下一个标志脉冲的运动。标志脉冲的位置就是基准点。
- 位置设定
在尺度设定时，将把当前的实际位置设至所需的位置值。

必须在无中断的情况下完成基准点定位运行，这样才能使新零点有效。如果中途发生中断，就必须重新开始基准点定位运行。

带多圈编码器的电机在接通后即可提供一个有效的零点。

启动运行模式

运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

进度信息

通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	"No Fault" 显示运行状态4 Ready To Switch On、5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态6 Operation Enabled
DQ2	"Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置可进行调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

运行模式结束

在电机停止以及某一下述条件时，运行模式结束：

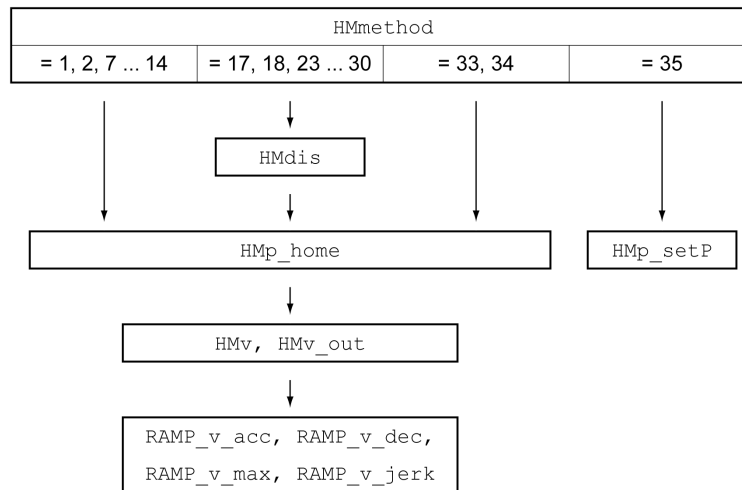
- 顺利完成 Homing
- 因“停止”或“Quick Stop”造成中断
- 因错误造成中断

参数设定

概述

以下图片显示了可进行设置的参数的概况：

可设置参数的概况



设置限位开关和基准开关

必须按照要求完成限位开关和基准开关的设置，参见章节 限位开关 (参见第 359 页) 和基准开关 (参见第 360 页)。

方法的选择

使用Homing运行模式可确立电机位置与某个已定义轴位置之间的绝对尺寸基准。对运行模式Homing来说有不同的可通过参数HMmethod来选择的方法。

通过参数HMprefmethod可在EEPROM中永久存储优先方法。如果在参数中确认了优先方法，即使在关机以及重开机之后，在运行模式Homing中仍可使用该方法。记入值与参数HMmethod的值一致。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMmethod	Homing 方法 1: LIMN 带标志脉冲 2: LIMP 带标志脉冲 7: REF+ 带标志脉冲, 向外逆转 8: REF+ 带标志脉冲, 向内逆转 9: REF+ 带标志脉冲, 未向内逆转 10: REF+ 带标志脉冲, 未向外逆转 11: REF- 带标志脉冲, 向外逆转 12: REF- 带标志脉冲, 向内逆转 13: REF- 带标志脉冲, 未向内逆转 14: REF- 带标志脉冲, 未向外逆转 17: LIMN 18: LIMP 23: REF+, 向外逆转 24: REF+, 向内逆转 25: REF+, 未向内逆转 26: REF+, 未向外逆转 27: REF, 向外逆转 28: REF-, 向内逆转 29: REF-, 未向内逆转 30: REF-, 未向外逆转 33: 反向标志脉冲 34: 正向标志脉冲 35: 设定值 缩写: REF+: 在正方向试行 REF-: 在负方向试行 逆转: 转换开关方向 未逆转: 未转换开关方向 außerhalb: 标志脉冲/开关外的距离 innerhalb: 标志脉冲/开关内的距离 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型: INT8	- 1 18 35	INT16* R/W - -	CANopen 6098:0 _h Modbus 6936 Profibus 6936 CIP 127.1.12 ModbusTCP 6936 EtherCAT 6098:0 _h PROFINET 6936
HMprefmethod oP → hoΠ - Πεth	Homing 优先采用的方法 变更的设置将被立即采用。	- 1 18 35	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:A _h Modbus 10260 Profibus 10260 CIP 140.1.10 ModbusTCP 10260 EtherCAT 3028:A _h PROFINET 10260

设置至开关点的间距

对于无标志脉冲的基准点定位运行，必须对至限位开关或基准开关开关点的间距进行参数设定。通过参数HMdis可对至限位开关或基准开关开关点的间距进行设置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMdis	开关点的间距 开关点的间距被定义为基准点。 只有在无标志脉冲的基准点定位中，参数才有效。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 1 200 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:7 _h Modbus 10254 Profibus 10254 CIP 140.1.7 ModbusTCP 10254 EtherCAT 3028:7 _h PROFINET 10254

定义零点

通过参数HMp_home可指定所需的位置值，顺利结束基准点定位运行之后在基准点上设定该值。通过基准点上所需的位置值确定零点。

若值为0，则零点符合基准点。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMp_home	基准点上的位置 顺利结束基准点定位之后，就会将该位置值自动设定在基准点上。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:B _h Modbus 10262 Profibus 10262 CIP 140.1.11 ModbusTCP 10262 EtherCAT 3028:B _h PROFINET 10262

设置监控

通过参数HMoutdis和HMsrchdis可以激活限位开关和基准开关的监控功能。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMoutdis	查找开关点的最大行程 0：查找行程监控已关闭 >0：最大行程 在识别出开关后，驱动放大器开始寻找已定义的开关点。若行驶完此处指定的行程后未找到已定义的开关点，将识别出一个错误并中断基准点定位。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:6 _h Modbus 10252 Profibus 10252 CIP 140.1.6 ModbusTCP 10252 EtherCAT 3028:6 _h PROFINET 10252
HMsrchdis	越过开关之后的最大查找行程 0：查找行程监控已关闭 >0：查找行程 在该查找行程范围内，必须重新激活开关，否则将中断基准点定位。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:D _h Modbus 10266 Profibus 10266 CIP 140.1.13 ModbusTCP 10266 EtherCAT 3028:D _h PROFINET 10266

读取位置间距

通过如下参数可以读取开关点和标志脉冲之间的位置间距。
 对于可复制的带标志脉冲的基准点定位运行，开关点至标志脉冲的间距必须 >0.05转。
 如果标记脉冲过于靠近开关点，可以移动限位开关或者基准开关。
 也可以通过参数ENC_pabsusr来移动标记脉冲的位置，参见章节编码器参数值设置 (参见第 158 页)。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
_HMdisREFtoIDX_usr	开关点至标志脉冲的间距 由此可检查标志脉冲距开关点的距离，并充当带标志脉冲的基准点定位运行是否可以被复制的标准。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 3028:F _h Modbus 10270 Profibus 10270 CIP 140.1.15 ModbusTCP 10270 EtherCAT 3028:F _h PROFINET 10270
_HMdisREFtoIDX	开关点至标志脉冲的间距 由此可检查标志脉冲距开关点的距离，并充当带标志脉冲的基准点定位运行是否可以被复制的标准。 通过参数 _HMdisREFtoIDX_usr 可以在用户单元中输入数值。 步距为 0.0001转。	转 - - -	INT32 R/- - -	CANopen 3028:C _h Modbus 10264 Profibus 10264 CIP 140.1.12 ModbusTCP 10264 EtherCAT 3028:C _h PROFINET 10264

设置速度

通过参数HMv和HMv_out可设置查找开关以及离开开关的速度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMv α P → h α Π - h Π n	查找开关的目标速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 6099:1 _h Modbus 10248 Profibus 10248 CIP 140.1.4 ModbusTCP 10248 EtherCAT 6099:1 _h PROFINET 10248
HMv_out	离开开关的目标速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 6 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 6099:2 _h Modbus 10250 Profibus 10250 CIP 140.1.5 ModbusTCP 10250 EtherCAT 6099:2 _h PROFINET 10250

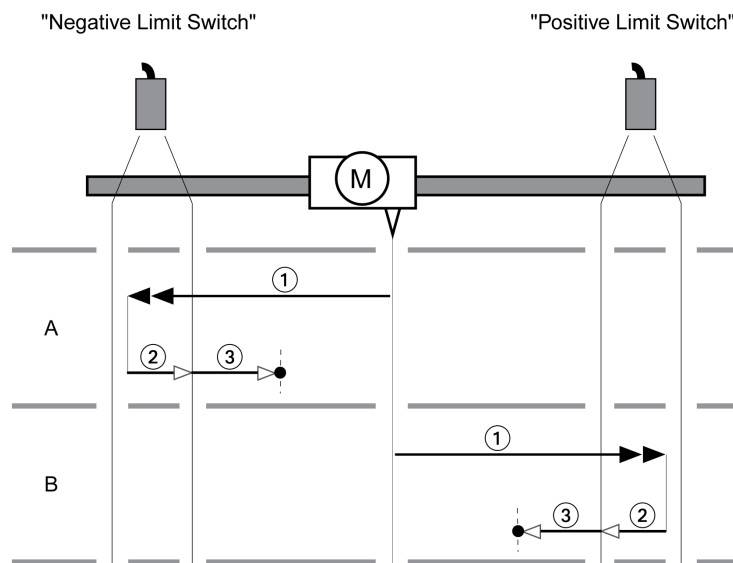
速度运动特征曲线的调整

可对速度运动特征曲线 (参见第 331 页)的参数设定进行调整。

朝向限位开关的基准点定位运行

以下图表显示了朝向限位开关的基准点定位运行。

朝向限位开关的基准点定位运行



- 1 以 HMv 的速度朝向限位开关的运行
- 2 以 HMv_{out} 速度朝向限位开关开关点的运动
- 3 以 HMv_{out} 的速度朝向标志脉冲的运动或朝向至开关点间距的运动

类型 A

方法1：朝向标志脉冲运动。

方法17：朝向至开关点间距运动。

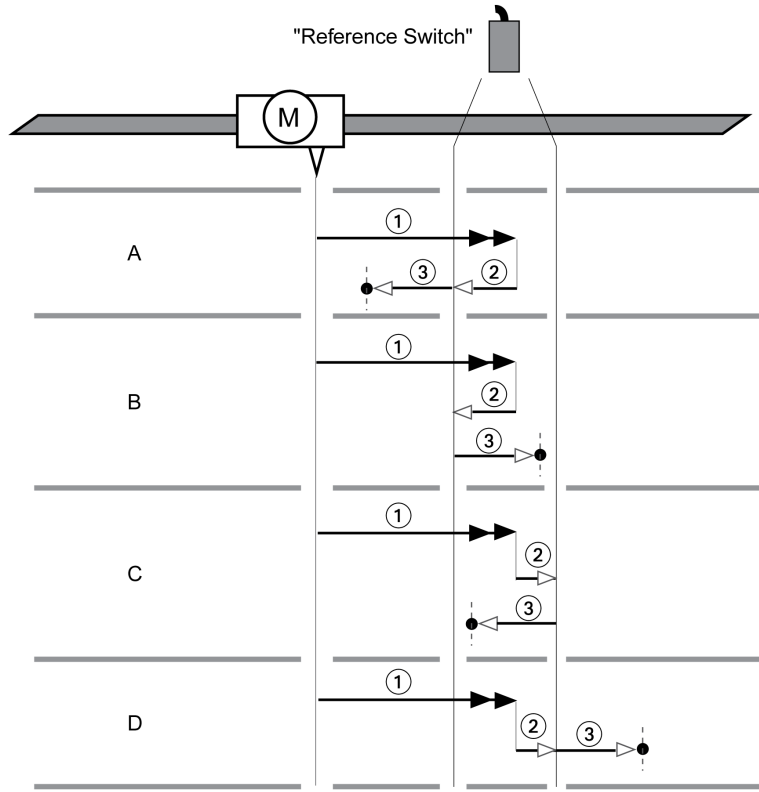
类型 B

方法2：朝向标志脉冲运动。

方法18：朝向至开关点间距运动。

沿正方向朝向基准开关的基准点定位运行

下图表显示了沿正方向朝向基准开关的基准点定位运行。
沿正方向朝向基准开关的基准点定位运行



- 1 以 HMv 的速度朝向基准开关运行
- 2 以 HMv_out 的速度朝向基准开关开关点的运动
- 3 以 HMv_out 的速度朝向标志脉冲的运动或朝向至开关点间距的运动

类型 A

方法7：朝向标志脉冲运动。
方法23：朝向至开关点间距运动。

类型 B

方法8：朝向标志脉冲运动。
方法24：朝向至开关点间距运动。

类型 C

方法9：朝向标志脉冲运动。
方法25：朝向至开关点间距运动。

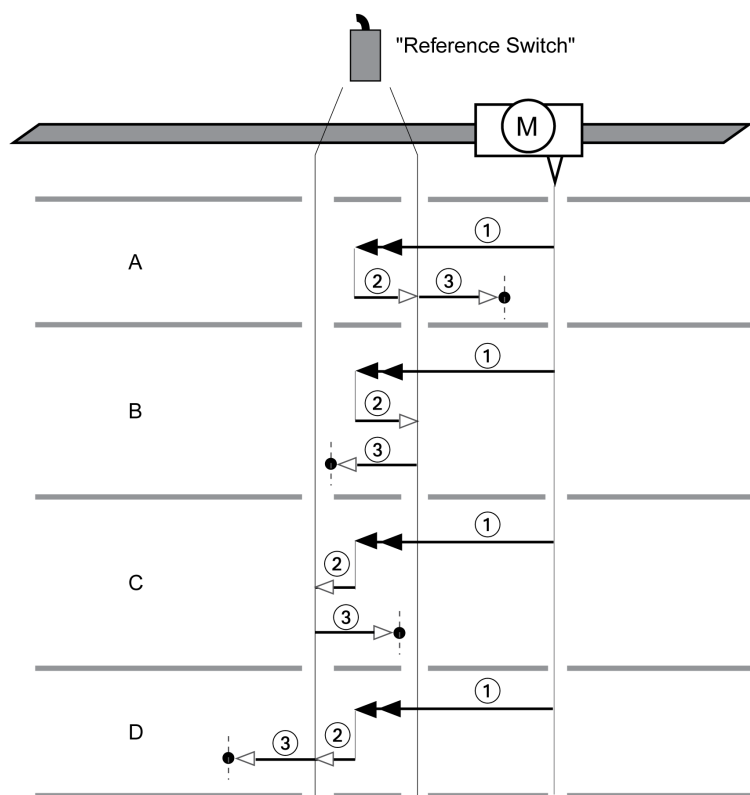
类型 D

方法10：朝向标志脉冲运动。
方法26：朝向至开关点间距运动。

沿负方向朝向基准开关的基准点定位运行

以下图表显示了沿负方向朝向基准开关的基准点定位运行。

沿负方向朝向基准开关的基准点定位运行



- 1 以 HMv 的速度朝向基准开关运行
- 2 以 HMv_out 的速度朝向基准开关开关点的运动
- 3 以 HMv_out 的速度朝向标志脉冲的运动或朝向至开关点间距的运动

类型 A

方法11：朝向标志脉冲运动。

方法27：朝向至开关点间距运动。

类型 B

方法12：朝向标志脉冲运动。

方法28：朝向至开关点间距运动。

类型 C

方法13：朝向标志脉冲运动。

方法29：朝向至开关点间距运动。

类型 D

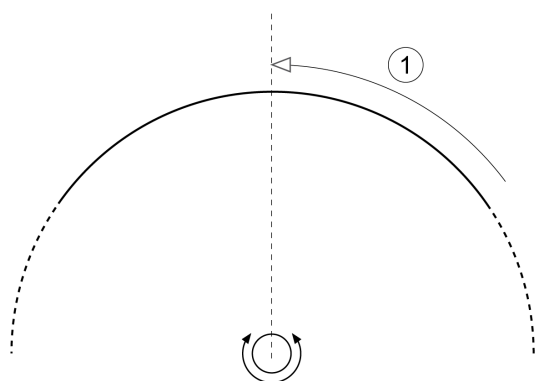
方法14：朝向标志脉冲运动。

方法30：朝向至开关点间距运动。

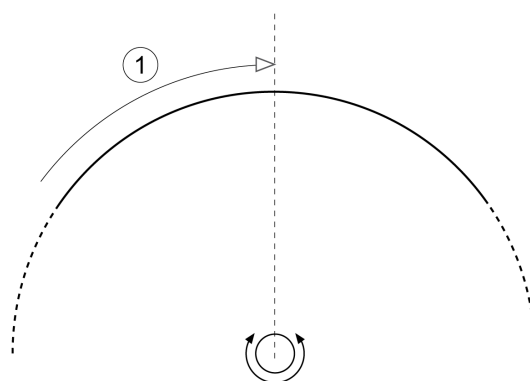
向标志脉冲基准点定位运行

以下图表显示了朝向标志脉冲的基准点定位运行。

朝向标志脉冲的基准点定位运行



HMmethod = 33



HMmethod = 34

1 以 HMv_out 的速度朝向标志脉冲运动

位置设定

描述

通过位置设定根据参数HMP_setP中的位置值来设定实际位置。这样也就定义了零点。

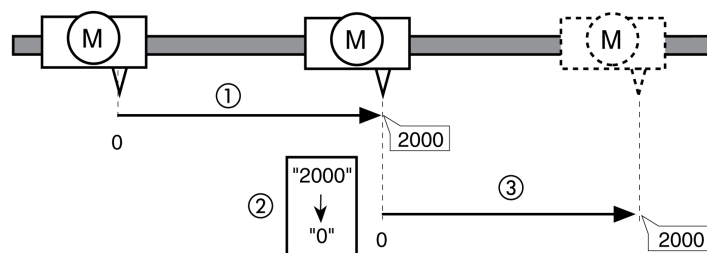
仅可在电机处于停止状态时，才可以执行尺寸设定。当前位置偏差可保留，且也可以在设定尺寸之后由位置调节器进行补偿。

设置尺度设定位置

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
HMP_setP	尺度设定位置 运行模式Homing的位置，方法35。 变更的设置将被立即采用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W - -	CANopen 301B:16h Modbus 6956 Profibus 6956 CIP 127.1.22 ModbusTCP 6956 EtherCAT 301B:16h PROFINET 6956

示例值

使用尺寸设定以 4000 应用单位进行定位



- 1 以 2000 应用单位对电机进行定位。
- 2 通过将尺寸设定为 0，将实际位置设定为位置值 0，且同时定义新的零点。
- 3 在触发新运动2000 应用单位后，新的目标位置即为2000 应用单位。

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节冲击限制 (参见第 333 页)
- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节基准开关 (参见第 360 页)
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节由负载导致的位置偏差 (随动误差) (参见第 363 页)
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节停止窗口 (参见第 371 页)
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
- 章节位置偏差窗口 (参见第 378 页)
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第7.10节

运行模式 Motion Sequence

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
概述	318
按次序启动数据组	320
不按次序启动数据组	322
数据组结构	323
错误诊断	327
其它设置方法	328

概述

可用

固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。

描述

在运行模式 Motion Sequence 中，将通过可设置参数的数据组来启动运动。

可设置参数的数据组中含有关于运动类型的设置（数据组类型）及相关目标值的设置（例如目标速度和目标位置）。

此外，还可以在数据组中设置：在运动结束之后启动后续数据组。还可以为后续数据组的启动定义过渡条件。

调试将通过调试软件来完成。

次序

数据组可通过两种不同的方式启动：

- 按次序启动数据组：
 - 所设置的数据组将被启动。
 - 若在数据组中设置了后续数据组，将在运动结束之后启动后续数据组。
 - 如果设置了过渡条件，后续数据组将在过渡条件得到满足时启动。
- 不按次序启动数据组：
 - 所设置的数据组将被启动。
 - 若在数据组中设置了后续数据组，在运动结束之后不会启动后续数据组。

数据组类型

有以下数据组类型可供使用：

- 运动至特定的位置值（绝对运动、附加运动或相对运动）
- 以特定速度运动
- 对电机进行基准点定位（基准点定位运行或尺度设定）
- 重复特定的序列（1 ... 65535）

当固件版本 $\geq V01.09$ ，还有以下数据组类型可供使用：

- 运动与外部参比量信号同步（电子齿轮箱）
- 写入带有所需值的参数

数据组的数量

数据组的数量取决于硬件版本：

- 当硬件版本 $\geq RS03$ 时：128个数据组
- 当硬件版本 $< RS03$ 时：32个数据组

控制方式

在本地控制方式下，通过数字信号输入来启动运动。

在现场总线控制方式下，通过现场总线来启动运动。相关说明，参见现场总线手册。

关于控制方式的设置，参见章节 控制方式（参见第 188 页）。

启动运行模式

在本地控制方式中，必须设置运行模式，参见章节启动和转换运行模式（参见第 258 页）。在启用输出级后，将自动启动运行模式。

输出级将通过信号输入启用。下列表格显示了信号输入出厂设置的概况：

信号输入	信号输入功能
D10	“Enable” 输出级的启用和禁用
D11	“Reference Switch (REF)” 参见章节基准开关（参见第 360 页）
D12	“Positive Limit Switch (LIMP)” 参见章节限位开关（参见第 359 页）

信号输入	信号输入功能
D13	"Negative Limit Switch (LIMN)" 参见章节限位开关 (参见第 359 页)
D14	"Start Motion Sequence" 启动序列
D15	"Data Set Select" 选择数据组编号

信号输入的出厂设置取决于所设置的运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

在现场总线控制方式下，运行模式将通过现场总线启动。相关说明，参见现场总线手册。

运行模式结束

在本地控制方式下，通过禁用输出级将自动结束运行模式。

在现场总线控制方式下，运行模式将通过现场总线结束。相关说明，参见现场总线手册。

进度信息

在本地控制方式下，通过信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。

在现场总线控制方式下，通过现场总线和信号输出可获取运行状态以及正在进行的运动的相关信息。通过现场总线获取运行状态以及正在进行的运动相关信息的说明，参见现场总线手册。

以下表格显示了信号输出的概况：

信号输出	信号输出功能
DQ0	在本地控制方式下： "Motion Sequence: Done" 表示次序结束。 在现场总线控制方式下： "No Fault" 显示运行状态4 Ready To Switch On、5 Switched On 和 6 Operation Enabled
DQ1	"Active" 显示运行状态6 Operation Enabled
DQ2	在本地控制方式下： "Motion Sequence: Start Acknowledge" 显示正在等待满足过渡条件。 在现场总线控制方式下： "Freely Available" 参见章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)

信号输出的出厂设置取决于所设置的控制方式以及运行模式，并可能有所调整，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

按次序启动数据组

所设置的数据组将被启动。

若在数据组中设置了后续数据组，将在运动结束之后启动后续数据组。

如果设置了过渡条件，后续数据组将在过渡条件得到满足时启动。

信号输入功能

在本地控制方式下，若想按次序启动数据组，必须要有下述信号输入功能：

信号输入功能	描述
"Start Motion Sequence" DI4出厂设置	按次序启动数据组。 数据组通过信号输入功能 "Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 进行设置，通过信号输入功能 "Data Set Select" 进行采用。
"Data Set Select" DI5出厂设置	通过信号输入功能 "Data Set Select" 将采用所设置的数据组。 若未在任何信号输入端上设置信号输入功能 "Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x"，将通过信号输入功能 "Data Set Select" 采用数据组 0。
"Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 在信号输入DI0 ... DI5上可进行设置	通过信号输入功能 "Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 可设置位编码数据组。 所设置的数据组必须通过信号输入功能 "Data Set Select" 进行采用。

启动条件

产品为按次序启动数据组定义了启动条件。通过参数MSM_CondSequ可对启动条件进行调整。

- 请通过参数MSM_CondSequ为按次序启动数据组设置所需的启动条件。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
MSM_CondSequ	通过信号输入端启动一个序列的启动条件 0 / Rising Edge : 上升沿 1 / Falling Edge : 下降沿 2 / 1-level : 1 电平 3 / 0-level : 0 电平 启动条件定义了应如何处理启动要求。该设置将应用于运行模式启用后的首次启动。更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:8 _n Modbus 11536 Profibus 11536 CIP 145.1.8 ModbusTCP 11536 EtherCAT 302D:8 _n PROFINET 11536

次序结束

当固件版本 $\geq V01.09$ 时，可进行参数设定：在次序结束时是否将采用已设置的数据组。

- 请通过参数 MSMendNumSequence 设置所需的采用方式。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSMendNumSequence □ P → П S П -	<p>在序列结束后采用数据组编号</p> <p>0 / DataSetSelect：数据组将通过信号输入功能“Data Set Select”被采用</p> <p>1 / Automatic：数据组将被自动采用</p> <p>值 0：在次序结束后，所选择的数据组必须通过信号输入功能“Data Set Select”进行设置。</p> <p>值 1：在次序结束后，将自动设置所选择的数据组。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 $\geq V01.09$ 时可用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:9 _h Modbus 11538 Profibus 11538 CIP 145.1.9 ModbusTCP 11538 EtherCAT 302D:9 _h PROFINET 11538

不按次序启动数据组

所设置的数据组将被启动。
 若在数据组中设置了后续数据组，在运动结束之后不会启动后续数据组。

信号输入功能

在本地控制方式下，若想不按次序启动数据组，必须要有下述信号输入功能：

信号输入功能	描述
"Start Single Data Set" 必须设置信号输入功能。	通过上升沿启动已设置的无次序数据组。 通过信号输入功能 "Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 可设置数据组。
"Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 在信号输入DI0 ... DI5上可进行设置	通过信号输入功能 "Data Set Bit 0" 至 "Data Set Bit x" 可设置位编码数据组。 所设置的数据组被立即采用，不必通过信号输入功能 "Data Set Select" 进行采用。

设置启动信号

当固件版本 ≥V01.09 时，可进行参数设定：通过信号输入端上的下降沿是否能够中断运动。
 通过参数 MSMstartSignal 可设置启动信号的动作。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSMstartSignal □ P → Π S Π -	对 'Start Signal Data Set' 信号输入端下降沿的反应 0 / No Reaction : 无反应 1 / Cancel Movement : 中断已激活的运动 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.09 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:C _h Modbus 11544 Profibus 11544 CIP 145.1.12 ModbusTCP 11544 EtherCAT 302D:C _h PROFINET 11544

数据组结构

数据组类型，转变的设置及方式

数据组结构

Data set type	Setting A	Setting B	Setting C	Setting D	Transition type
---------------	-----------	-----------	-----------	-----------	-----------------

Data set type	Setting A	Setting B	Setting C	Setting D	Transition type
"Move Absolute" 朝向绝对位置值的运动	启动 单位：usr_a	速度 单位：usr_v	绝对目标位置 单位：usr_p	减速度 单位：usr_a	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Abort And Go Next ● Buffer And Start Next ● Blending Previous ● Blending Next
"Move Additive" 运动相加至目标位置	启动 单位：usr_a	速度 单位：usr_v	相加目标位置 单位：usr_p	减速度 单位：usr_a	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Abort And Go Next ● Buffer And Start Next
"Reference Movement" 基准点定位运行 ⁽¹⁾	Homing 方法 如同参数 HMmethod	所需的基准点上的位置值 单位：usr_p	-	-	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Buffer And Start Next
"Position Setting" 位置设定	尺度设定位置 单位：usr_p	-	-	-	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Buffer And Start Next
"Repeat" 重复Sequenz部分	重复次数 (1 ... 65535)	重复时应启动的数据组编号	-	-	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Buffer And Start Next
"Move Relative" 运动相对于实际位置	启动 单位：usr_a	速度 单位：usr_v	相对目标位置 单位：usr_p	减速度 单位：usr_a	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Abort And Go Next ● Buffer And Start Next
"Move Velocity" 以特定速度运动	加速度 ⁽²⁾ 单位：usr_a	速度 单位：usr_v	运动方向 值0：正方向 值1：负方向 值2：从前一数据组	减速度 ⁽²⁾ 单位：usr_a	<ul style="list-style-type: none"> ● Abort And Go Next

(1) 工作原理如同 Homing 运行模式。
(2) 必须激活速度的运动特征曲线，参见章节速度运动特征曲线 (参见第 331 页) 中的参数 RAMP_v_enable。

当固件版本 ≥V01.09，有以下数据组类型可供使用：

Data set type	Setting A	Setting B	Setting C	Setting D	Transition type
"Gear" Electronic Gear ⁽¹⁾	方法 值 0：无同步 值 1：无补偿运动的位置同步 值 2：有补偿运动的位置同步 值 3：速度同步	传动系数的分子 如同参数 GEARnum	传动系数的分母 如同参数 GEARdenom	用于速度同步的加速度和减速度 ⁽²⁾⁽³⁾⁽⁴⁾ 单位：usr_a	<ul style="list-style-type: none"> ● Abort And Go Next
"Write Parameter" 直接写入参数	参数的 Modbus 地址 eSM 安全模块的参数以及下述参数无法写入： AccessLock AT_start DCOMopmode GEARreference JOGactivate OFSp_rel PAR_CTRLreset PAR_ScalingStart PAReeprSave PARuserReset PTtq_reference PTtq_target PVv_reference PVv_target	参数值 ⁽⁵⁾	-	-	<ul style="list-style-type: none"> ● No Transition ● Buffer And Start Next

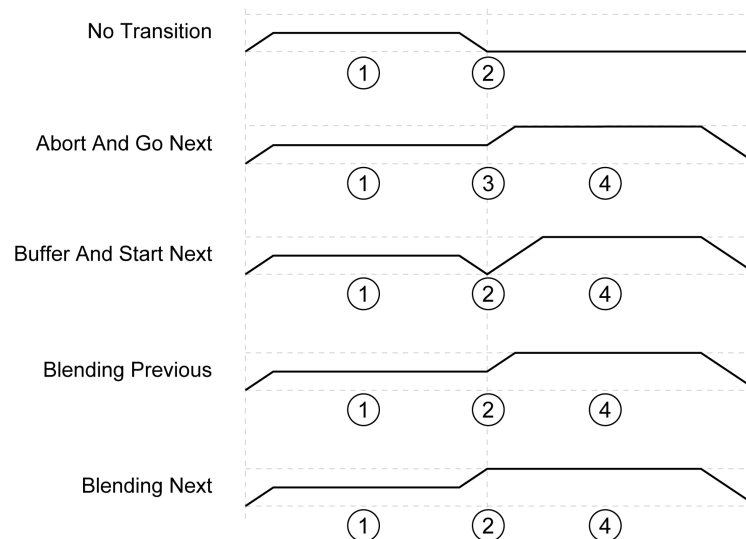
(1) 工作原理与运行模式 Electronic Gear 相同。
 (2) 固件版本为 ≥V01.20 时可用。
 (3) 值 0 表示从前一数据组中接受加速度和减速度值。
 (4) 必须激活速度的运动特征曲线，参见章节速度运动特征曲线 (参见第 331 页)中的参数RAMP_v_enable。
 (5) 大于 2147483647 的数值必须作为负值输入。

Transition Type

通过Transition type 可设置向后续数据组过渡的方式。可采用下述过渡方式：

- No Transition
成功执行运动后将不再启动其它数据组 (次序结束)。
- Abort And Go Next
若过渡条件得到满足，将中断运动，并启动后续数据组。
将在顾及到过渡条件的情况下完成过渡。
- Buffer And Start Next
当运动得到成功执行且过渡条件得到满足时，启动后续数据组。
将在顾及到过渡条件的情况下完成过渡。
- Blending Previous / Blending Next (仅在数据组类型时Move Absolute)
在到达目标位置或将要达到目标位置时，将按照后续数据组的速度对速度进行调整。
将在不顾及过渡条件的情况下完成过渡。

转变的方式



- 1 第一个数据组。
- 2 达到了第一个数据组的目标位置。
- 3 满足了过渡条件，结束第一个数据组，并启动下一个数据组。
- 4 下一个数据组。

后续数据组和过渡条件

数据组结构

Subsequent data set	Transition condition 1	Transition value 1	Logical operator	Transition condition 2	Transition value 2
---------------------	------------------------	--------------------	------------------	------------------------	--------------------

Subsequent Data Set

通过Subsequent data set可定义将作为后续数据组启动的数据组。

Transition Condition 1

通过Transition condition 1可设置第一个过渡条件。有下述过渡条件可供使用：

- Continue Without Condition
不存在过渡条件。将直接启动后续数据组。第二个过渡条件无效。
- Wait Time
过渡的条件是等待时间。
- Start Request Edge
过渡的条件是信号输入的脉冲沿。
- Start Request Level
过渡的条件是信号输入的电平。

Transition Value 1

通过Transition value 1可设置第一个过渡条件的数值。意义取决于设置的过渡条件。

- 当过渡条件为Continue Without Condition时
 - 无意义
- 当过渡条件为Waiting Time时
 - 值0 ... 30000：等待时间为0 ... 30000 ms
- 当过渡条件为Start Request Edge时
 - 值0：上升沿
 - 值1：下降沿
 - 值4：上升沿或下降沿

- 当过渡条件为Start Request Level时
 - 值2：1 电平
 - 值3：0 电平

Logical Operator

Logical operator 用于在逻辑上连接过渡条件 1 和过渡条件 2。提供了以下逻辑操作符：

- None
无连接（过渡条件2无效）
- AND
逻辑“与”连接
- OR
逻辑“或”连接

Transition Condition 2

通过Transition condition 2可设置第二个过渡条件。有下述过渡条件可供使用：

- Continue Without Condition
不存在过渡条件。将直接启动后续数据组。
- Start Request Edge
过渡的条件是信号输入的脉冲沿。
若脉冲沿和等待时间为“与”连接，在经过等待时间之后才会对脉冲沿进行评估。
- Start Request Level
过渡的条件是信号输入的电平。

Transition Value 2

通过Transition value 2可设置第二个过渡条件的数值。意义取决于设置的过渡条件。

- 当过渡条件为Continue Without Condition时
 - 无意义
- 当过渡条件为Start Request Edge时
 - 值0：上升沿
 - 值1：下降沿
 - 值4：上升沿或下降沿
- 当过渡条件为Start Request Level时
 - 值2：1 电平
 - 值3：0 电平

错误诊断

可信度检查

在启动数据组时，将对数据组的域实施可信度检查。若在数据组中找到错误，可以通过参数 `_MSM_error_num` 和 `_MSM_error_field` 读出：错误存在于哪一个数据组以及该数据组中的哪个域。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_MSM_error_num</code>	在其中检测到错误的数据组的编号 值-1：无故障 值 0 ... 127：识别出错误的数据组的编号。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.09$ 时可用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:D _h Modbus 11546 Profibus 11546 CIP 145.1.13 ModbusTCP 11546 EtherCAT 302D:D _h PROFINET 11546
<code>_MSM_error_field</code>	在其中检测到错误的数据组的域 值-1：无故障 值 0：Data set type 值 1：Setting A 值 2：Setting B 值 3：Setting C 值 4：Setting D 值 5：Transition type 值 6：Subsequent data set 值 7：Transition condition 1 值 8：Transition value 1 值 9：Logical operator 值 10：Transition condition 2 值 11：Transition value 2 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.09$ 时可用。	- -1 -1 11	INT16 R/- - -	CANopen 302D:E _h Modbus 11548 Profibus 11548 CIP 145.1.14 ModbusTCP 11548 EtherCAT 302D:E _h PROFINET 11548

通过参数诊断

通过参数 `_MSMnumFinish` 可读出当运动中断时正在执行的数据组的编号。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_MSMnumFinish</code>	运动中断时处于激活状态的数据组的编号 当运动中断时，将显示当时正在执行的数据组的编号。 变更的设置将被立即采用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:B _h Modbus 11542 Profibus 11542 CIP 145.1.11 ModbusTCP 11542 EtherCAT 302D:B _h PROFINET 11542

其它设置方法

下列目标值处理功能可被使用：

- 章节用 Halt (停止) 中断运动 (参见第 335 页)
- 章节用快速停止停止运动 (参见第 336 页)
- 章节通过信号输入限制速度 (参见第 339 页)
- 章节通过信号输入限制电流 (参见第 341 页)
- 章节冲击限制 (参见第 333 页)
只有在数据组类型 Move Absolute、Move Additive、Move Relative、Reference Movement 和 Gear 时该功能才可用。
- 章节Zero Clamp (参见第 343 页)
此功能仅在数据组类型Move Velocity下可用。
- 章节通过参数设定信号输出 (参见第 344 页)
- 章节通过信号输入来获取位置
- 章节捕获后的相对运动 (RMAC) (参见第 353 页)
只有在数据组类型 Move Absolute、Move Additive、Move Relative、Move Velocity 和 Gear 时该功能才可用。

下列运动监控功能可被使用：

- 章节限位开关 (参见第 359 页)
- 章节基准开关 (参见第 360 页)
此功能仅在数据组类型Reference Movement下可用。
- 章节软件限位开关 (参见第 361 页)
- 章节由负载导致的位置偏差 (随动误差) (参见第 363 页)
只有在数据组类型Move Absolute、Move Additive、Move Relative和Reference Movement时该功能才可用。
- 章节电机停止和运动方向 (参见第 368 页)
- 章节停止窗口 (参见第 371 页)
只有在数据组类型Move Absolute、Move Additive、Move Relative和Reference Movement时该功能才可用。
- 章节位置寄存器 (参见第 373 页)
此功能仅在现场总线控制方式下可用。
- 章节位置偏差窗口 (参见第 378 页)
只有在数据组类型Move Absolute、Move Additive、Move Relative和Reference Movement时该功能才可用。
- 章节速度偏差窗口 (参见第 380 页)
- 章节速度阈值 (参见第 382 页)
- 章节电流阈值 (参见第 383 页)

第8章 运行功能

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
8.1	用于目标值处理的功能	330
8.2	运动监控的功能	358
8.3	设备内部信号监控的功能	387

第8.1节

用于目标值处理的功能

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
速度运动特征曲线	331
冲击限制	333
用Halt (停止) 中断运动	335
用快速停止停止运动	336
模拟信号输入的反转	338
通过信号输入限制速度	339
通过信号输入限制电流	341
Zero Clamp	343
通过参数设定信号输出	344
通过信号输入启动运动	345
通过信号输入进行位置捕获 (制造商特定的特征曲线)	346
通过信号输入来获取位置 (DS402 曲线)	350
捕获后的相对运动 (RMAC)	353
间隙补偿	356

速度运动特征曲线

目标位置和目标速度是用户所输入输入变量。由这些输入变量将计算出速度运动特征曲线。

速度运动特征曲线由加速度、减速度和最大速度组成。

有一条两个运动方向的线性斜坡可供作为斜坡形状参数使用。

可用

速度运动特征曲线的可用性与运行模式有关。

在下列运行模式中，速度运动特征曲线是持续活动的：

- Jog
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement)

在下列运行模式中，速度运动特征曲线是可激活以及可禁用的：

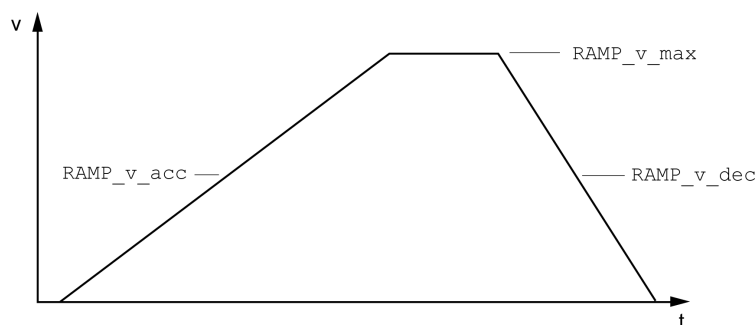
- Electronic Gear (速度同步)
- Profile Velocity
- Motion Sequence (Move Velocity)

在下列运行模式中，速度运动特征曲线是不可用的：

- Electronic Gear (位置同步)
- Profile Torque
- Interpolated Position

斜坡陡度

斜坡陡度规定了单位时间的速度变化。斜坡陡度可针对加速度和减速进行设置。



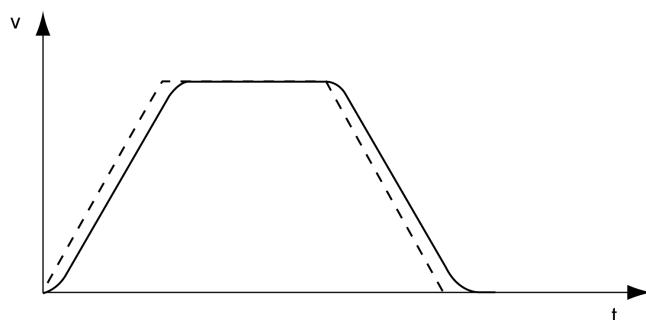
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
RAMP_v_enable	启用速度的运动特征曲线 0 / Profile Off : 特征曲线已关闭 1 / Profile On : 特征曲线已打开 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2B _h Modbus 1622 Profibus 1622 CIP 106.1.43 ModbusTCP 1622 EtherCAT 3006:2B _h PROFINET 1622
RAMP_v_max CONF → RAMP_v_max	速度运动特征曲线的最大速度 如果在此运行模式下设置了更高的给定速度， 则自动限制 RAMP_v_max。 这样可以更简单地通过限制速度进行调试工作。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 13200 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 607F:0 _h Modbus 1554 Profibus 1554 CIP 106.1.9 ModbusTCP 1554 EtherCAT 607F:0 _h PROFINET 1554

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMP_v_acc	速度运动特征曲线的加速度 数值0的写入对参数没有影响。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6083:0h Modbus 1556 Profibus 1556 CIP 106.1.10 ModbusTCP 1556 EtherCAT 6083:0h PROFINET 1556
RAMP_v_dec	速度运动特征曲线的减速度 最小值取决于运行模式： 最小值为1的运行模式： Electronic Gear (速度同步) Profile Velocity Motion Sequence (Move Velocity) 最小值为120的运行模式： Jog Profile Position Homing Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement) 数值0的写入对参数没有影响。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6084:0h Modbus 1558 Profibus 1558 CIP 106.1.11 ModbusTCP 1558 EtherCAT 6084:0h PROFINET 1558

冲击限制

描述

通过冲击限制功能将修平跳跃式的加速变化，从而使过渡变得缓和，近乎无冲击。



可用

冲击限度在如下运行模式下可用：

- Jog
- Electronic Gear (位置同步)
(固件版本≥V01.02和参数GEARjerklim)
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、 Move Additive、 Move Relative、 Reference Movement 和 Gear)

设置

可通过参数RAMP_v_jerk来启动和设置冲击限制。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMP_v_jerk CONF → drck- JEr	速度运动特征曲线的冲击限度 0/Off/ OFF : 关闭 1/1/ 1 : 1 ms 2/2/ 2 : 2 ms 4/4/ 4 : 4 ms 8/8/ 8 : 8 ms 16/16/ 16 : 16 ms 32/32/ 32 : 32 ms 64/64/ 64 : 64 ms 128/128/ 128 : 128 ms 仅当运行模式未激活时 (x_end=1) 才可以进行设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	ms 0 0 128	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:D _h Modbus 1562 Profibus 1562 CIP 106.1.13 ModbusTCP 1562 EtherCAT 3006:D _h PROFINET 1562

运行模式 Electronic Gear 和 Motion Sequence

Electronic Gear (位置同步) 运行模式的冲击限度以及带数据组类型 Gear (位置同步) 的 Motion Sequence 运行模式的冲击限度, 将通过参数 GEARjerklim 启用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
GEARjerklim CONF → i - o - GFI L	<p>激活冲击限度</p> <p>0 / Off / oFF : 冲击限制已禁用。</p> <p>1 / PosSyncOn / P_on : 冲击限度激活 (只能通过位置同步)</p> <p>冲击限度的时间必须通过参数 RAMP_v_jerk 进行设置。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.02 时可用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:7 _h Modbus 9742 Profibus 9742 CIP 138.1.7 ModbusTCP 9742 EtherCAT 3026:7 _h PROFINET 9742

用Halt (停止) 中断运动

通过Halt (停止) 可中断当前的运动，中断的运动可再次继续。

停止指令可通过数字信号输入或现场总线指令激活。

要能够通过信号输入中止运动，必须完成信号输入功能停止的参数设定，参见数字输入和输出端 (参见第 207 页)一章。

中止运行有 2 种不同的减速方法。

- 通过减速斜坡减速
- 通过转矩斜坡减速

减速方法设置

通过参数 LIM_HaltReaction 设置减速方法。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
LIM_HaltReaction CONF → ACG- h t y p	<p>停止的选项编码</p> <p>1 / Deceleration Ramp / d E c e: 减速斜坡</p> <p>3 / Torque Ramp / t o r q: 转矩斜坡</p> <p>停止时的减速类型</p> <p>通过参数RAMP_v_dec设置减速斜坡。 通过参数 LIM_I_maxHalt 设置转矩斜坡。</p> <p>当减速斜坡启用时，无法写参数。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 1 1 3	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 605D:0h Modbus 1582 Profibus 1582 CIP 106.1.23 ModbusTCP 1582 EtherCAT 605D:0h PROFINET 1582

减速斜坡设置

减速斜坡将与参数Ramp_v_dec通过速度特征曲线进行设置，见速度运动特征曲线 (参见第 337 页)一章。

设置转矩斜坡

通过参数 LIM_I_maxHalt 设置转矩斜坡。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
LIM_I_maxHalt CONF → ACG- h c u r	<p>停止电流</p> <p>该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制 (不受电机/输出级的限制)</p> <p>在停止时，电流限制 (_lmax_act) 符合下列数值的最低值：</p> <ul style="list-style-type: none"> - LIM_I_maxHalt - _M_I_max - _PS_I_max <p>停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。</p> <p>默认：_PS_I_max，PWM 频率为 8kHz， 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A_{rms}。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	A _{rms} - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:Eh Modbus 4380 Profibus 4380 CIP 117.1.14 ModbusTCP 4380 EtherCAT 3011:Eh PROFINET 4380

用快速停止停止运动

通过Quick Stop可停止当前的运动。

Quick Stop 可通过故障类别 1 或 2 的故障或现场总线指令激活。

中止运行有 2 种不同的减速方法。

- 通过减速斜坡减速
- 通过转矩斜坡减速

此外，还可以设置延迟后在哪种运行状态下应切换：

- 切换至运行状态9 Fault
- 切换至运行状态7 Quick Stop Active

减速方法设置

通过参数 LIM_QStopReact 设置减速方法。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
LIM_QStopReact CONF → FLT - QSTP	<p>Quick Stop 的选项编码</p> <p>-2 / Torque ramp (Fault) : 使用瞬时斜坡并切换至运行状态 9 Fault</p> <p>-1 / Deceleration Ramp (Fault) : 使用减速斜坡并切换至运行状态 9 Fault</p> <p>6 / Deceleration ramp (Quick Stop) : 使用减速斜坡并且保持在运行状态7快速停止</p> <p>7 / Torque ramp (Quick Stop) : 使用瞬时斜坡并且保持在运行状态7快速停止</p> <p>快速停止减速的类型。</p> <p>通过参数 RAMPquickstop 设置减速斜坡。 通过参数 LIM_I_maxQSTP 设置转矩斜坡。</p> <p>当减速斜坡启用时，无法写参数。 变更的设置将被立即采用。</p>	- -2 6 7	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:18 _h Modbus 1584 Profibus 1584 CIP 106.1.24 ModbusTCP 1584 EtherCAT 3006:18 _h PROFINET 1584

减速斜坡设置

通过参数 RAMPquickstop 设置减速斜坡。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMPquickstop	<p>Quick Stop 的减速斜坡</p> <p>软件停止运行或故障级别 1 或 2 的故障的减速斜坡。</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	usr_a 1 6000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保 存 -	CANopen 3006:12 _h Modbus 1572 Profibus 1572 CIP 106.1.18 ModbusTCP 1572 EtherCAT 3006:12 _h PROFINET 1572

设置转矩斜坡

通过参数 LIM_I_maxQSTP 设置转矩斜坡。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
LIM_I_maxQSTP CONF → FLT - Qcur	<p>Quick Stop 电流 该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制 (不受电机/输出级的限制)</p> <p>在快速停止时, 电流限制 (I_{max_act}) 符合下列数值的最低值: - LIM_I_maxQSTP - M_{I_max} - PS_{I_max}</p> <p>快速停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。</p> <p>默认: PS_{I_max}, PWM 频率为 8kHz, 电源电压为 230V/480V 步距为 $0.01 A_{rms}$。 变更的设置将被立即采用。</p>	<p>A_{rms} - - -</p>	<p>UINT16 R/W 可持续保存 -</p>	<p>CANopen 3011:D_h Modbus 4378 Profibus 4378 CIP 117.1.13 ModbusTCP 4378 EtherCAT 3011:D_h PROFINET 4378</p>

模拟信号输入的反转

通过数字信号输入可反转模拟信号输入的信号评估。

- 通过信号输入功能“**Inversion AI11 (输入 / 输出模块)**”将反转模拟信号输入 AI11 的信号评估。
- 通过信号输入功能“**Inversion AI12 (输入 / 输出模块)**”将反转模拟信号输入 AI12 的信号评估。

要反转模拟信号输入的信号评估，必须完成信号输入功能“**Inversion AI11 (信号输入模块)**”或“**Inversion AI12 (信号输入模块)**”的参数设置，参见章节数字量输入和输出端 (参见第 207 页)。

可用

IOM1 模块可用模拟信号输入。

在下述运行模式中，信号输入功能可用：

- Profile Torque
- Profile Velocity

通过信号输入限制速度

通过模拟信号输入限制

通过模拟信号输入可限制速度。

IOM1模块可用模拟信号输入。

通过参数IOM1_AI11_mode和IOM1_AI12_mode可设置模拟信号输入的使用类型。

- 若想使用模拟信号输入AI1，请在参数IOM1_AI11_mode中设置值"Velocity Limitation"。
若想使用模拟信号输入AI2，请在参数IOM1_AI12_mode中设置值"Velocity Limitation"。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_mode CONF → I - o - R I I u	IOM1 : AI11 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPd5 : 转速控制器 目标速度 2 / Target Torque / Trq5 : 电流控制器目 标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控 制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控 制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时可更改设 置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 1 4	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 304F:E _h Modbus 20252 Profibus 20252 CIP 179.1.14 ModbusTCP 20252 EtherCAT 304F:E _h PROFINET 20252
IOM1_AI12_mode CONF → I - o - R I 2 u	IOM1 : AI12 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPd5 : 转速控制器 目标速度 2 / Target Torque / Trq5 : 电流控制器目 标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控 制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控 制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时可更改设 置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 304F:13 _h Modbus 20262 Profibus 20262 CIP 179.1.19 ModbusTCP 20262 EtherCAT 304F:13 _h PROFINET 20262

通过参数 IOM1_AI11_v_max 和 IOM1_AI12_v_max 可设置 10V 电压值的限制值。

- 若想使用模拟信号输入 AI11，请通过参数 IOM1_AI11_v_max 设置 10V 电压值的限制值。
 若想使用模拟信号输入 AI12，请通过参数 IOM1_AI12_v_max 设置 10V 电压值的限制值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_v_max CONF → I- o - L I I n	IOM1 : AI11 上 10 V 时的速度限制 根据 CTRL_v_max 中的设置来限制最大速度。 最小速度将被内部限制在 100 min-1 内。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v 1 3000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:10 _h Modbus 20256 Profibus 20256 CIP 179.1.16 ModbusTCP 20256 EtherCAT 304F:10 _h PROFINET 20256
IOM1_AI12_v_max CONF → I- o - L I 2 n	IOM1 : AI12 上 10 V 时的速度限制 根据 CTRL_v_max 中的设置来限制最大速度。 最小速度将被内部限制在 100 min-1 内。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v 1 3000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:15 _h Modbus 20266 Profibus 20266 CIP 179.1.21 ModbusTCP 20266 EtherCAT 304F:15 _h PROFINET 20266

通过数字信号输入限制

通过数字信号输入可将速度限制在某一特定值。

通过参数 I0_v_limit 可设定速度限制。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0_v_limit CONF → I- o - n L , n	通过输入端来实现速度限制 通过数字量输入可激活速度限制。 在 Profile Torque 运行模式下，内部最小速度限制在 100 1/min 内。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 0 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1E _h Modbus 1596 Profibus 1596 CIP 106.1.30 ModbusTCP 1596 EtherCAT 3006:1E _h PROFINET 1596

必须对信号输入功能速度极限参数进行设置，方可通过数字信号输入限制速度，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过信号输入限制电流

通过模拟信号输入限制

通过模拟信号输入可限制电流。

IOM1模块可用模拟信号输入。

通过参数IOM1_AI11_mode和IOM1_AI12_mode可设置模拟信号输入的使用类型。

- 若想使用模拟信号输入AI1，请在参数IOM1_AI11_mode中设置值"Current Limitation"。
若想使用模拟信号输入AI2，请在参数IOM1_AI12_mode中设置值"Current Limitation"。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_mode CONF → I- o- Allu	IOM1: AI11 的使用方式 0 / None / none: 无功能 1 / Target Velocity / SPd5: 转速控制器目标速度 2 / Target Torque / Tr95: 电流控制器目标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd: 对转速控制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur: 对电流控制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 1 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:E _h Modbus 20252 Profibus 20252 CIP 179.1.14 ModbusTCP 20252 EtherCAT 304F:E _h PROFINET 20252
IOM1_AI12_mode CONF → I- o- AI2u	IOM1: AI12 的使用方式 0 / None / none: 无功能 1 / Target Velocity / SPd5: 转速控制器目标速度 2 / Target Torque / Tr95: 电流控制器目标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd: 对转速控制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur: 对电流控制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:13 _h Modbus 20262 Profibus 20262 CIP 179.1.19 ModbusTCP 20262 EtherCAT 304F:13 _h PROFINET 20262

通过参数IOM1_AI11_I_max和IOM1_AI12_I_max可设置10V电压值的限制值。

- 若想使用模拟信号输入AI11，请通过参数IOM1_AI11_I_max设置10V电压值的限制值。
若想使用模拟信号输入AI12，请通过参数IOM1_AI12_I_max设置10V电压值的限制值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_I_max CONF → I- o- LIII	IOM1: AI11 上 10 V 时的电流限制步距为 0.01 A _{rms} 。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	A _{rms} 0.00 3.00 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:F _h Modbus 20254 Profibus 20254 CIP 179.1.15 ModbusTCP 20254 EtherCAT 304F:F _h PROFINET 20254

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI12_I_max CONF → , - a - L 12 ,	IOM1 : AI12 上 10 V 时的电流限制 步距为 0.01 A _{rms} 。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	A _{rms} 0.00 3.00 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:14 _h Modbus 20264 Profibus 20264 CIP 179.1.20 ModbusTCP 20264 EtherCAT 304F:14 _h PROFINET 20264

通过数字信号输入限制

通过数字信号输入可将电流限制在某一特定值。

通过参数 I0_I_limit 可设置电流限制。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0_I_limit CONF → , - a - iL , 11	通过输入端来实现电流限制 通过数字量输入可激活电流限制。 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.20 300.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:27 _h Modbus 1614 Profibus 1614 CIP 106.1.39 ModbusTCP 1614 EtherCAT 3006:27 _h PROFINET 1614

必须对“Current Limitation”信号功能参数进行设置，方可通过数字信号输入限制电流，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

Zero Clamp

描述

通过数字信号输入可停止电机。电机速度必须低于设置的速度值。

可用

信号输入功能“Zero Clamp”在如下运行模式下可用：

- Electronic Gear (速度同步)
- Profile Velocity
- Motion Sequence (Move Velocity)

设置

当运行模式 Profile Velocity 的目标速度和运行模式 Electronic Gear (速度同步) 中的给定速度低于设定速度值时，将被视为“零”。

信号输入功能“Zero Clamp”会滞后 20 %。

通过参数MON_v_zeroclamp可设置速度值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_v_zeroclamp CONF → i - o - ScLP	Zero Clamp 的速度限制 只有当给定速度低于Zero Clamp的速度临界值时，才能采用Zero Clamp。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 0 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:28 _h Modbus 1616 Profibus 1616 CIP 106.1.40 ModbusTCP 1616 EtherCAT 3006:28 _h PROFINET 1616

要能通过数字信号输入停止电机，必须完成信号输入功能Zero Clamp的参数设定，请参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过参数设定信号输出

通过现场总线可对数字信号输出进行随意设定。

要想通过参数设定数字信号输出，必须完成信号输入功能Freely Available的参数设定，请参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过参数IO_DQ_set可对数字信号输出进行设定。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IO_DQ_set	直接放置数字输出 只有将信号输出功能设定为'Available as required'，才可以直接设定数字输出端。 位占用： Bit 0 : DQ0 Bit 1 : DQ1 Bit 2 : DQ2	- - -	UINT16 R/W - -	CANopen 3008:11 _h Modbus 2082 Profibus 2082 CIP 108.1.17 ModbusTCP 2082 EtherCAT 3008:11 _h PROFINET 2082

通过信号输入启动运动

通过信号输入功能“Start Profile Positioning”可为运行模式“Profile Position”设定运动的启动信号。当数字输入上出现上升沿时，将执行运动。

通过信号输入进行位置捕获 (制造商特定的特征曲线)

在信号进入之时，捕捉输入可捕获电机位置。

捕捉输入的数量

捕捉输入的数量与硬件版本有关：

- 当硬件版本≥RS03时：
3个捕捉输入：D10/CAP1、D11/CAP2和D12/CAP3
- 当硬件版本<RS03时：
2个捕捉输入：D10/CAP1和D11/CAP2

方法的选择

可通过2种不同的方法捕获电机位置：

- 电机位置的一次性捕获
一次性捕获指的是在首个脉冲沿捕获电机位置。
- 电机位置的连续性捕获
连续性捕获指的是在每个脉冲沿重新捕获电机位置。此时早前捕获的数值将丢失。

可以在上升沿或下降沿时在捕捉输入上捕获电机位置。

精度

当速度达到 3000 min⁻¹ 时，2 μs 的抖动可导致位置捕捉的不精确度达到约 1.6 应用单位。

$$(3000 \text{ min}^{-1} = (3000 * 16384) / (60 * 10^6) = 0.8 \text{ usr}_p / \mu\text{s})$$

在比例的出厂设置下，1.6 应用单位相当于 0.035 °。

在加速和减速过程中，所捕获的电机位置不精确。

设置来源

通过如下参数设置位置捕获的来源。

- 请通过参数Cap1Source、Cap2Source和Cap3Source设置所需的来源。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Cap1Source	捕捉输入端 1 的编码器信源 0 / Pact Encoder 1 ：捕捉输入1的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 ：捕捉输入1的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:A _n Modbus 2580 Profibus 2580 CIP 110.1.10 ModbusTCP 2580 EtherCAT 300A:A _n PROFINET 2580
Cap2Source	捕捉输入端 2 的编码器信源 0 / Pact Encoder 1 ：捕捉输入2的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 ：捕捉输入2的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:B _n Modbus 2582 Profibus 2582 CIP 110.1.11 ModbusTCP 2582 EtherCAT 300A:B _n PROFINET 2582
Cap3Source	捕捉输入端 3 的编码器信源 0 / Pact Encoder 1 ：捕捉输入3的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 ：捕捉输入3的来源是编码器2 (插件) 的Pact RS03 及以上硬件版本可用。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:15 _n Modbus 2602 Profibus 2602 CIP 110.1.21 ModbusTCP 2602 EtherCAT 300A:15 _n PROFINET 2602

设置脉冲沿

通过如下参数设置位置捕获的脉冲沿。

- 请通过参数Cap1Config、Cap2Config和Cap3Config设置所需的脉冲沿。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Cap1Config	捕获输入端 1 的配置 0 / Falling Edge : 下降沿时的位置捕获 1 / Rising Edge : 上升沿时的位置捕获 2 / Both Edges : 两种沿时的位置捕获 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:2 _h Modbus 2564 Profibus 2564 CIP 110.1.2 ModbusTCP 2564 EtherCAT 300A:2 _h PROFINET 2564
Cap2Config	捕获输入端 2 的配置 0 / Falling Edge : 下降沿时的位置捕获 1 / Rising Edge : 上升沿时的位置捕获 2 / Both Edges : 两种沿时的位置捕获 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:3 _h Modbus 2566 Profibus 2566 CIP 110.1.3 ModbusTCP 2566 EtherCAT 300A:3 _h PROFINET 2566
Cap3Config	捕获输入端 3 的配置 0 / Falling Edge : 下降沿时的位置捕获 1 / Rising Edge : 上升沿时的位置捕获 RS03 及以上硬件版本可用。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:11 _h Modbus 2594 Profibus 2594 CIP 110.1.17 ModbusTCP 2594 EtherCAT 300A:11 _h PROFINET 2594

启动位置捕获

通过如下参数启动位置捕获。

- 通过参数Cap1Activate、Cap2Activate和Cap3Activate设置所需的方法。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Cap1Activate	捕获输入端 1 启动/停止 0 / Capture Stop : 中断捕捉功能 1 / Capture Once : 启动一次性捕捉功能 2 / Capture Continuous : 启动连续性捕捉功能 3 / Reserved : 保留 4 / Reserved : 保留 执行一次捕获时, 将在捕获到第一个值时 结束执行该函数。 进行连续捕获时, 将连续进行捕获。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 4	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:4 _h Modbus 2568 Profibus 2568 CIP 110.1.4 ModbusTCP 2568 EtherCAT 300A:4 _h PROFINET 2568
Cap2Activate	捕获输入端 2 启动/停止 0 / Capture Stop : 中断捕捉功能 1 / Capture Once : 启动一次性捕捉功能 2 / Capture Continuous : 启动连续性捕捉功能 3 / Reserved : 保留 4 / Reserved : 保留 执行一次捕获时, 将在捕获到第一个值时 结束执行该函数。 进行连续捕获时, 将连续进行捕获。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 4	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:5 _h Modbus 2570 Profibus 2570 CIP 110.1.5 ModbusTCP 2570 EtherCAT 300A:5 _h PROFINET 2570

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Cap3Activate	<p>捕获输入端 3 启动/停止</p> <p>0 / Capture Stop : 中断捕捉功能</p> <p>1 / Capture Once : 启动一次性捕捉功能</p> <p>2 / Capture Continuous : 启动连续性捕捉功能</p> <p>执行一次捕获时, 将在捕获到第一个值时结束执行该函数。</p> <p>进行连续捕获时, 将连续进行捕获。</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 - 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:12 _h Modbus 2596 Profibus 2596 CIP 110.1.18 ModbusTCP 2596 EtherCAT 300A:12 _h PROFINET 2596

进度信息

通过参数 _CapStatus , 输入捕获状态。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_CapStatus	<p>捕获输入端的状态</p> <p>读访问 :</p> <p>Bit 0 : 已通过输入CAP1捕获位置</p> <p>Bit 1 : 已通过输入CAP2捕获位置</p> <p>Bit 2 : 已通过输入CAP3捕获位置</p>	- - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:1 _h Modbus 2562 Profibus 2562 CIP 110.1.1 ModbusTCP 2562 EtherCAT 300A:1 _h PROFINET 2562

捕获的位置

通过以下参数显示捕获位置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap1PosCons	<p>捕捉输入1所捕获的位置 (协调一致)</p> <p>在“捕获-信号”时间点采集位置。</p> <p>在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。</p> <p>通过读取参数“_Cap1CountCons”, 参数将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。</p> <p>固件版本为 ≥V01.12 时可用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:18 _h Modbus 2608 Profibus 2608 CIP 110.1.24 ModbusTCP 2608 EtherCAT 300A:18 _h PROFINET 2608
_Cap1CountCons	<p>捕捉输入1的事件计数器 (协调一致)</p> <p>用来对捕获事件进行计数。</p> <p>当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。</p> <p>通过读取参数, 参数“_Cap1PosCons”将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。</p> <p>固件版本为 ≥V01.12 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:17 _h Modbus 2606 Profibus 2606 CIP 110.1.23 ModbusTCP 2606 EtherCAT 300A:17 _h PROFINET 2606

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap2PosCons	捕捉输入2所捕获的位置（协调一致） 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新 计算所捕获的位置。 通过读取参数“_Cap2CountCons”，参数将 被更新并被锁定以防更改。由此，两个参 数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:1A _h Modbus 2612 Profibus 2612 CIP 110.1.26 ModbusTCP 2612 EtherCAT 300A:1A _h PROFINET 2612
_Cap2CountCons	捕捉输入2的事件计数器（协调一致） 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 通过读取参数，参数“_Cap2PosCons”将 被更新并被锁定以防更改。由此，两个参 数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:19 _h Modbus 2610 Profibus 2610 CIP 110.1.25 ModbusTCP 2610 EtherCAT 300A:19 _h PROFINET 2610
_Cap3PosCons	捕捉输入3所捕获的位置（协调一致） 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新 计算所捕获的位置。 通过读取参数“_Cap3CountCons”，参数将 被更新并被锁定以防更改。由此，两个参 数值将保持协调一致。 RS03 及以上硬件版本可用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:1C _h Modbus 2616 Profibus 2616 CIP 110.1.28 ModbusTCP 2616 EtherCAT 300A:1C _h PROFINET 2616
_Cap3CountCons	捕捉输入3的事件计数器（协调一致） 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 3 时将事件计数器复位。 通过读取参数，参数“_Cap3PosCons”将 被更新并被锁定以防更改。由此，两个参 数值将保持协调一致。 RS03 及以上硬件版本可用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:1B _h Modbus 2614 Profibus 2614 CIP 110.1.27 ModbusTCP 2614 EtherCAT 300A:1B _h PROFINET 2614

通过信号输入来获取位置 (DS402 曲线)

在信号进入之时，捕捉输入可捕获电机位置。

捕捉输入的数量

捕捉输入的数量与硬件版本有关：

- 当硬件版本≥RS03时：
3个捕捉输入：D10/CAP1、D11/CAP2和D12/CAP3
- 当硬件版本<RS03时：
2个捕捉输入：D10/CAP1和D11/CAP2

方法的选择

可通过2种不同的方法捕获电机位置：

- 电机位置的一次性捕获
一次性捕获指的是在首个脉冲沿捕获电机位置。
- 电机位置的连续性捕获
连续性捕获指的是在每个脉冲沿重新捕获电机位置。此时早前捕获的数值将丢失。

可以在上升沿或下降沿时在捕捉输入上捕获电机位置。

精度

当速度达到 3000 min^{-1} 时， $2 \mu\text{s}$ 的抖动可导致位置捕捉的不精确度达到约 1.6 应用单位。

$$(3000 \text{ min}^{-1} = (3000 * 16384) / (60 * 10^6) = 0.8 \text{ usr}_p / \mu\text{s})$$

在比例的出厂设置下，1.6 应用单位相当于 0.035° 。

在加速和减速过程中，所捕获的电机位置不精确。

设置和启动位置捕获

通过如下参数设置和启动位置捕获。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
TouchProbeFct	Touch Probe 功能 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 60B8:0 _h Modbus 7028 Profibus 7028 CIP 127.1.58 ModbusTCP 7028 EtherCAT 60B8:0 _h PROFINET 7028

位	值 0	值 1
0	禁用捕获的输入端 1	启用捕获的输入端 1
1	一次性捕获	连续性捕获
2 ... 3	保留(必须是 0)	-
4	禁用“在上升沿时捕获”	启用“在上升沿时捕获”
5	禁用“在下降沿时捕获”	启用“在下降沿时捕获”
6 ... 7	保留(必须是 0)	-
8	禁用捕获的输入端 2	启用捕获的输入端 2
9	一次性捕获	连续性捕获
10 ... 11	保留(必须是 0)	-
12	禁用“在上升沿时捕获”	启用“在上升沿时捕获”
13	禁用“在下降沿时捕获”	启用“在下降沿时捕获”
14 ... 15	保留(必须是 0)	-

进度信息

通过下述参数显示捕获的状态。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_TouchProbeStat	Touch Probe 状态 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 60B9:0 _h Modbus 7030 Profibus 7030 CIP 127.1.59 ModbusTCP 7030 EtherCAT 60B9:0 _h PROFINET 7030

位	值 0	值 1
0	捕获的输入端 1 已禁用	捕获的输入端 1 已启用
1	捕获的输入端 1 未捕获上升沿的值	捕获的输入端 1 已捕获上升沿的值
2	捕获的输入端 1 未捕获下降沿的值	捕获的输入端 1 已捕获下降沿的值
3 ... 7	保留	-
8	捕获的输入端 2 已禁用	捕获的输入端 2 已启用
9	捕获的输入端 2 未捕获上升沿的值	捕获的输入端 2 已捕获上升沿的值
10	捕获的输入端 2 未捕获下降沿的值	捕获的输入端 2 已捕获下降沿的值
11 ... 15	保留	-

捕获的位置

通过以下参数显示捕获位置。

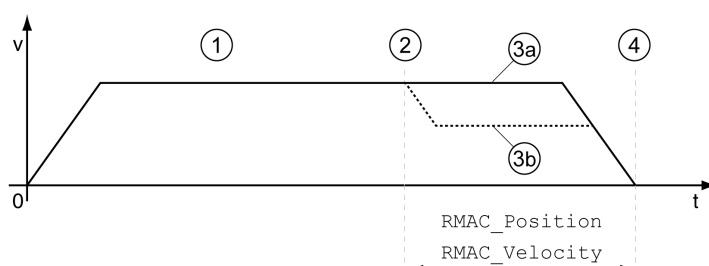
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap1PosRisEdge	捕捉输入 1 在上升沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现上升沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BA:0 _h Modbus 2634 Profibus 2634 CIP 110.1.37 ModbusTCP 2634 EtherCAT 60BA:0 _h PROFINET 2634
_Cap1CntRise	捕获输入端 1 上升沿时的事件计数器 用来对上升沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2B _h Modbus 2646 Profibus 2646 CIP 110.1.43 ModbusTCP 2646 EtherCAT 300A:2B _h PROFINET 2646
_Cap1PosFallEdge	捕捉输入 1 在下降沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现下降沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BB:0 _h Modbus 2636 Profibus 2636 CIP 110.1.38 ModbusTCP 2636 EtherCAT 60BB:0 _h PROFINET 2636

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap1CntFall	捕获输入端 1 下降沿时的事件计数器 用来对下降沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2C _h Modbus 2648 Profibus 2648 CIP 110.1.44 ModbusTCP 2648 EtherCAT 300A:2C _h PROFINET 2648
_Cap2PosRiseEdge	捕捉输入2在上升沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现上升沿时所捕获的位 置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重 新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BC:0 _h Modbus 2638 Profibus 2638 CIP 110.1.39 ModbusTCP 2638 EtherCAT 60BC:0 _h PROFINET 2638
_Cap2CntRise	捕获输入端 2 上升沿时的事件计数器 用来对上升沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2D _h Modbus 2650 Profibus 2650 CIP 110.1.45 ModbusTCP 2650 EtherCAT 300A:2D _h PROFINET 2650
_Cap2PosFallEdge	捕捉输入2在下降沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现下降沿时所捕获的位 置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重 新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BD:0 _h Modbus 2640 Profibus 2640 CIP 110.1.40 ModbusTCP 2640 EtherCAT 60BD:0 _h PROFINET 2640
_Cap2CntFall	捕获输入端 2 下降沿时的事件计数器 用来对下降沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2E _h Modbus 2652 Profibus 2652 CIP 110.1.46 ModbusTCP 2652 EtherCAT 300A:2E _h PROFINET 2652
_CapEventCounters	捕获输入端 1 和 2 事件计数器总计 该参数包含捕获事件的计数结果。 Bit 0 ... 3: _Cap1CntRise (最低 4 Bit) Bit 4 ... 7: _Cap1CntFall (最低 4 Bit) Bit 8 ... 11: _Cap2CntRise (最低 4 Bit) Bit 12 ... 15: _Cap2CntFall (最低 4 Bit) 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2F _h Modbus 2654 Profibus 2654 CIP 110.1.47 ModbusTCP 2654 EtherCAT 300A:2F _h PROFINET 2654

捕获后的相对运动 (RMAC)

描述

在捕获后的相对运动 (RMAC) 下, 将从正在进行的运动中, 通过信号输入启动相对运动。可以对目标位置和速度进行参数设定。



- 1 通过设置的运行模式运动 (比如 Profile Velocity)
- 2 通过信号输入功能 Start Signal Of RMAC 启动捕获后的相对运动
- 3a 捕获后的相对运动将以不变的速度执行
- 3b 捕获后的相对运动将以参数配置的速度执行
- 4 到达目标位置

可用

在下述运行模式中, 可启动捕获后的相对运动 (RMAC) :

- Jog
- Electronic Gear
- Profile Torque
- Profile Velocity
- Profile Position
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative、Move Velocity 和 Gear)

硬件版本 \geq RS03 时可用。

信号输入功能

在本地控制方式下, 要启动相对运动, 必须使用下述信号输入功能 :

信号输入功能	含义	启用
Activate RMAC	启用捕获后的相对运动	1 电平
Start Signal Of RMAC	相对运动的启动信号	可通过参数 RMAC_Edge 进行设置
Activate Operating Mode	相对运动结束后, 将再次启用运行模式。	上升沿

在现场总线控制方式下, 要启动相对运动, 必须使用信号输入功能 "Start Signal Of RMAC"。必须完成信号输入功能的参数设定, 参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

状态显示

可以通过信号输出或现场总线来显示状态。

要通过信号输出显示状态, 必须完成信号输出功能 "RMAC Active Or Finished" 的参数设定, 参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

为了能通过现场总线显示状态, 必须设置状态参数的状态位, 参见章节状态参数可设置的位 (参见第 384 页)。

此外, 还可通过参数 `_RMAC_Status` 和 `_RMAC_DetailStatus` 显示状态。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_RMAC_Status	捕获后的相对运动的状态 0 / Not Active : 未启用 1 / Active Or Finished : 捕获后的相对运动已启用或已结束 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 - 1	UINT16 R/- - -	CANopen 3023:11 _h Modbus 8994 Profibus 8994 CIP 135.1.17 ModbusTCP 8994 EtherCAT 3023:11 _h PROFINET 8994
_RMAC_DetailStatus	捕获后的相对运动 (RMAC) 的详细状态 0 / Not Activated : 未启用 1 / Waiting : 等待捕获信号 2 / Moving : 捕获后的相对运动在执行 3 / Interrupted : 捕获后的相对运动被中断 4 / Finished : 捕获后的相对运动已结束 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3023:12 _h Modbus 8996 Profibus 8996 CIP 135.1.18 ModbusTCP 8996 EtherCAT 3023:12 _h PROFINET 8996

启用捕获后的相对运动

要想启动相对运动，必须启用捕获后的相对运动 (RMAC)。

在本地控制方式下，可通过信号输入功能 "Activate RMAC" 启用捕获后的相对运动。

在现场总线控制方式下，可通过下述参数启用捕获后的相对运动 (RMAC)：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Activate	启用捕获后的相对运动 0 / Off : 关闭 1 / On : 开启 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3023:C _n Modbus 8984 Profibus 8984 CIP 135.1.12 ModbusTCP 8984 EtherCAT 3023:C _n PROFINET 8984

在现场总线控制方式下，也可以通过信号输入功能 "Activate RMAC" 启用捕获后的相对运动 (RMAC)。

目标值

通过下述参数可设置相对运动的目标位置和速度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Position	捕获后的相对运动的目标位置 最大值/最小值取决于： - 比例系数 更改的设置将在下次电机运动时被采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:D _n Modbus 8986 Profibus 8986 CIP 135.1.13 ModbusTCP 8986 EtherCAT 3023:D _n PROFINET 8986

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Velocity	捕获后的相对运动的速度 值 0：使用电机实际速度 值 >0：目标速度的值 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:E _h Modbus 8988 Profibus 8988 CIP 135.1.14 ModbusTCP 8988 EtherCAT 3023:E _h PROFINET 8988

启动信号的脉冲沿

通过下述参数可设置执行相对运动时的脉冲沿。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Edge	捕获后的相对运动的捕获信号脉冲沿 0 / Falling edge ：下降沿 1 / Rising edge ：上升沿 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:10 _h Modbus 8992 Profibus 8992 CIP 135.1.16 ModbusTCP 8992 EtherCAT 3023:10 _h PROFINET 8992

驶过目标位置时的反应

在速度、目标位置和减速斜坡的不同设置下，电机可能驶过目标位置。

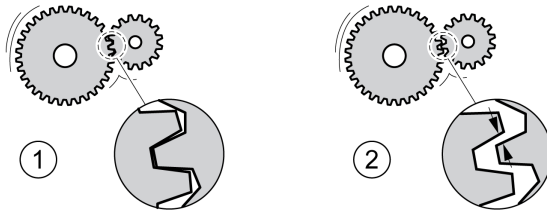
通过下述参数可设置驶过目标位置时的反应。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Response	对驶过目标位置的反应 0 / Error Class 1 ：故障级别 1 1 / No Movement To Target Position ：不向 目标位置运动 2 / Movement To Target Position ：向目标 位置运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:F _h Modbus 8990 Profibus 8990 CIP 135.1.15 ModbusTCP 8990 EtherCAT 3023:F _h PROFINET 8990

间隙补偿

通过设置间隙补偿，可补偿机械间隙。

机械间隙示例



- 1 小机械间隙示例
- 2 大机械间隙示例

当间隙补偿启用时，驱动放大器将在每次运动时自动补偿机械间隙。

可用

固件版本为 ≥V01.14 时可用。

下列运行模式可使用间隙补偿：

- Jog
- Electronic Gear (位置同步)
- Profile Position
- Interpolated Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative、Reference Movement 和 Gear)

参数设定

要使用间隙补偿，必须设置机械间隙的大小。

通过参数 BLSH_Position，可以设置机械间隙的大小，单位为用户定义单位。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
BLSH_Position	间隙补偿的位置值 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:42 _h Modbus 1668 Profibus 1668 CIP 106.1.66 ModbusTCP 1668 EtherCAT 3006:42 _h PROFINET 1668

此外，还可以设置处理时间。处理时间用于规定对机械间隙进行补偿的时间。

通过参数BLSH_Time可对处理时间进行设置，单位为ms。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
BLSH_Time	间隙补偿的处理时间 值0：立即间隙补偿 值 >0：间隙补偿的处理时间 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:44 _h Modbus 1672 Profibus 1672 CIP 106.1.68 ModbusTCP 1672 EtherCAT 3006:44 _h PROFINET 1672

启用间隙补偿

为启用间隙补偿，必须首先执行正向或负向转动。通过参数 BLSH_Mode 启用间隙补偿。

- 执行正向或负向转动。转动必须一直进行，直至与电机相连的机械装置发生运动。
- 在完成正向转动（正目标值）后，通过 "OnAfterPositiveMovement" 值启用间隙补偿。
- 在完成负向转动（负目标值）后，通过 "OnAfterNegativeMovement" 值启用间隙补偿。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
BLSH_Mode	间隙补偿的处理方式 0 / Off ：间隙补偿已关闭 1 / OnAfterPositiveMovement ：间隙补偿已启用，最后一个运动为正方向运动 2 / OnAfterNegativeMovement ：间隙补偿已启用，最后一个运动为负方向运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:41 _h Modbus 1666 Profibus 1666 CIP 106.1.65 ModbusTCP 1666 EtherCAT 3006:41 _h PROFINET 1666

第8.2节

运动监控的功能

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
限位开关	359
基准开关	360
软件限位开关	361
由负载导致的位置偏差（随动误差）	363
由负载导致的速度偏差	366
电机停止和运动方向	368
转矩窗口	369
Velocity Window	370
停止范围	371
寄存器位置	373
位置偏差窗口	378
速度偏差窗口	380
速度阈值	382
电流阈值	383
状态参数可设置的 bit	384

限位开关

限位开关的使用可起到一定的危害防护（这些危害比如有，因参考值不正确导致碰撞机械止挡）。

警告

丧失控制

- 若风险分析表明您的应用中需要限位开关，则请安装开关。
- 确保限位开关正确连接。
- 确保限位开关与机械止挡相距足够远的距离，以允许有足够的停止距离。
- 确保限位开关的参数设置和功能都正确。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

限位开关

可通过限位开关来监控运动。监控可使用一个正向限位开关和一个反向限位开关。

若正向或反向限位开关被触发，运动将停止。将显示故障信息，且运行状态切换至 7 Quick Stop Active。

故障信息可通过“Fault Reset”进行重置。运行状态将切换回 6 Operation Enabled。

运动可以被继续，但运动只能沿着与限位开关被触发时相反的方向进行。比如，若正向限位开关被触发，则只可能沿着反方向继续运动。若继续运动的方向为正方向，将再次出现故障信息，运行状态将再次切换回 7 Quick Stop Active。

通过参数 I0sigLIMP 和 I0sigLIMN，可设置限位开关的类型。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0sigLIMP	正向限位开关的信号评估 0 / Inactive ：未激活 1 / Normally Closed ：常闭触点 2 / Normally Open ：常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:10 _h Modbus 1568 Profibus 1568 CIP 106.1.16 ModbusTCP 1568 EtherCAT 3006:10 _h PROFINET 1568
I0sigLIMN	反向限位开关的信号评估 0 / Inactive ：未激活 1 / Normally Closed ：常闭触点 2 / Normally Open ：常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:F _h Modbus 1566 Profibus 1566 CIP 106.1.15 ModbusTCP 1566 EtherCAT 3006:F _h PROFINET 1566

必须完成信号输入功能“Positive Limit Switch (LIMP)”和“Negative Limit Switch (LIMN)”的参数设定，参见章节数字输入和输出端（参见第 207 页）。

基准开关

仅在运行模式Homing和Motion Sequence (Reference Movement) 下，基准开关才会启用。

通过参数I0sigREF可设置基准开关的类型。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0sigREF	基准开关的信号评估 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 基准开关仅在处理朝向基准开关的基 准点定位时被启用。 仅当输出级处于未激活状态时才可更 改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被 采用。	- 1 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:E _h Modbus 1564 Profibus 1564 CIP 106.1.14 ModbusTCP 1564 EtherCAT 3006:E _h PROFINET 1564

必须完成信号输入功能“Reference Switch (REF)”的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

软件限位开关

描述

可通过软件限位开关来监控运动。可设置正向及反向位置极限，以进行监控。

当到达正向或反向位置极限时，运动将停止。将显示故障信息，且运行状态切换至 7 Quick Stop Active。故障信息可通过“Fault Reset”进行重置。运行状态将切换回 6 Operation Enabled。

运动可以被继续，但运动只能沿着与到达位置极限时相反的方向进行。比如，若到达正向位置极限，则只可能沿着反方向继续运动。若继续运动的方向为正方向，将再次出现故障信息，运行状态将再次切换回 7 Quick Stop Active。

前提条件

只有当零点有效时，软件限位开关的监控才会发挥作用，参见章节 运动范围大小 (参见第 190 页)。

在带目标位置的运行模式下的动作

在带目标位置的运行模式下，将在启动运动前比较目标位置与位置极限。即便目标位置大于正向位置极限或小于反向位置极限，仍将正常启动运动。但运动将在超出位置极限前停止。

在下述运行模式下，将在启动运动前检查目标位置：

- Jog (步进运动)
- Profile Position
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、和 Move Relative)

在无目标位置的运行模式下的动作

在无目标位置的运行模式下，将在位置极限上触发 Quick Stop。

在下述运行模式下，将在位置极限上触发 Quick Stop：

- Jog (持续运动)
- Electronic Gear
- Profile Torque
- Profile Velocity
- Motion Sequence (Move Velocity 和 Gear)

当固件版本 $\geq V01.16$ 时，可通过参数 MON_SWLimMode 设置到达位置极限时的动作。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
MON_SWLimMode	到达位置极限时的动作 0 / Standstill Behind Position Limit : Quick Stop 将在位置极限上触发，在位置极限后到达停止状态 1 / Standstill At Position Limit : Quick Stop 将在位置极限前触发，在位置极限上到达停止状态 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.16$ 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:47 _h Modbus 1678 Profibus 1678 CIP 106.1.71 ModbusTCP 1678 EtherCAT 3006:47 _h PROFINET 1678

为了能在无目标位置的运行模式下停止在位置极限上，必须将参数 LIM_QStopReact 设为 "Deceleration ramp (Quick Stop)"，参见章节 用快速停止停止运动 (参见第 336 页)。若参数 LIM_QStopReact 被设为 "Torque ramp (Quick Stop)"，则会因为负载的不同而造成运动在位置极限之前或之后停止。

启用

软件限位开关可以通过参数 MON_SW_Limits 启用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
MON_SW_Limits	启用软件限位开关 0 / None : 取消激活 1 / SWLIMP : 激活正方向上的软件限位开关 2 / SWLIMN : 激活反方向上的软件限位开关 3 / SWLIMP+SWLIMN : 激活两个方向上的软件限位开关 软件限位开关只能通过有效零点进行启用。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:3 _h Modbus 1542 Profibus 1542 CIP 106.1.3 ModbusTCP 1542 EtherCAT 3006:3 _h PROFINET 1542

设置位置极限

软件限位开关可以通过参数 MON_swLimP 和 MON_swLimN 进行设置。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
MON_swLimP	软件开关的正向位置极限 在允许的范围之外进行用户值设置时，就会将最大的用户值来自动地设置为限位开关极限值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	usr_p - 2147483647 -	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 607D:2 _h Modbus 1544 Profibus 1544 CIP 106.1.4 ModbusTCP 1544 EtherCAT 607D:2 _h PROFINET 1544
MON_swLimN	软件开关的反向位置极限 参见说明'MON_swLimP'。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	usr_p - -2147483648 -	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 607D:1 _h Modbus 1546 Profibus 1546 CIP 106.1.5 ModbusTCP 1546 EtherCAT 607D:1 _h PROFINET 1546

由负载导致的位置偏差 (随动误差)

描述

由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置和实际位置之间的偏差。

在运行中出现的由负载导致的位置偏差，以及其最大值可通过参数显示出来。

对可容许的由负载导致的位置偏差的最大值可进行参数设定。此外，还可以对故障级别进行参数设定。

可用

对由负载导致的位置偏差的监控在如下运行模式下可用：

- Jog
- Electronic Gear (位置同步)
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement)

显示位置偏差

通过如下参数可以以应用单位或转的方式显示由负载导致的位置偏差。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_dif_load_usr	由负载导致的给定位置和实际位置之间的位置偏差 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置和实际位置之间的偏差。该数值被用于随动误差监控。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:16 _h Modbus 7724 Profibus 7724 CIP 130.1.22 ModbusTCP 7724 EtherCAT 301E:16 _h PROFINET 7724
_p_dif_load	由负载导致的给定位置和实际位置之间的位置偏差 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置和实际位置之间的偏差。该数值被用于随动误差监控。 通过参数 _p_dif_load_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001转。	转 -214748.3648 - 214748.3647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:1C _h Modbus 7736 Profibus 7736 CIP 130.1.28 ModbusTCP 7736 EtherCAT 301E:1C _h PROFINET 7736

通过如下参数可以以应用单位或转的方式显示由负载导致的位置偏差的最大值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_dif_load_peak_usr	由负载导致的位置偏差的最大值 该参数包含了到目前为止所出现的由负载所导致的最大位置偏差。通过写访问可重新复位该数值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 0 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 301E:15 _h Modbus 7722 Profibus 7722 CIP 130.1.21 ModbusTCP 7722 EtherCAT 301E:15 _h PROFINET 7722

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_dif_load_peak	<p>由负载导致的位置偏差的最大值 该参数包含了到目前为止所出现的由负载所导致的最大位置偏差。通过写访问可重新复位该数值。</p> <p>通过参数 _p_dif_load_peak_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。</p>	转 0.0000 - 429496.7295	UINT32 R/W - -	CANopen 301E:1B _h Modbus 7734 Profibus 7734 CIP 130.1.27 ModbusTCP 7734 EtherCAT 301E:1B _h PROFINET 7734

设置位置偏差

通过如下参数可以设置在显示故障级别 0 故障时由负载导致的最大位置偏差。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_dif_warn	<p>由负载导致的位置偏差的最大值 (故障级别 0) 100.0 %符合在参数MON_p_dif_load中设置的最大位置偏差 (随动误差)。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 0 75 100	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:29 _h Modbus 1618 Profibus 1618 CIP 106.1.41 ModbusTCP 1618 EtherCAT 3006:29 _h PROFINET 1618

通过如下参数可以设置在显示通过故障级别 1、2 或 3 故障取消运动时由负载导致的最大位置偏差。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_dif_load_usr	<p>由负载导致的位置偏差的最大值 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置 and 实际位置之间的偏差。</p> <p>最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。</p>	usr_p 1 16384 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3E _h Modbus 1660 Profibus 1660 CIP 106.1.62 ModbusTCP 1660 EtherCAT 3006:3E _h PROFINET 1660
MON_p_dif_load	<p>由负载导致的位置偏差的最大值 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置 and 实际位置之间的偏差。</p> <p>通过参数MON_p_dif_load_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。</p>	转 0.0001 1.0000 200.0000	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6065:0 _h Modbus 1606 Profibus 1606 CIP 106.1.35 ModbusTCP 1606 EtherCAT 6065:0 _h PROFINET 1606

设置故障级别

通过如下参数可设置由负载所导致的过大位置偏差的故障等级。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ErrorResp_p_dif	由负载导致的位置偏差过高的故障响应 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:B _h Modbus 1302 Profibus 1302 CIP 105.1.11 ModbusTCP 1302 EtherCAT 3005:B _h PROFINET 1302

由负载导致的速度偏差

描述

由负载导致的速度偏差是给定速度和实际速度之间由负载造成的差。
 对可容许的由负载导致的速度偏差的最大值可进行参数设定。此外，还可以对故障级别进行参数设定。

可用

对由负载导致的速度偏差的监控在如下运行模式下可用：

- Electronic Gear (速度同步)
- Profile Velocity

显示速度偏差

通过如下参数可以以应用单位显示由负载导致的速度偏差。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_v_dif_usr	由负载导致的当前速度偏差 由负载导致的速度偏差是给定速度和实际速度之间的差。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	usr_v -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:2C _h Modbus 7768 Profibus 7768 CIP 130.1.44 ModbusTCP 7768 EtherCAT 301E:2C _h PROFINET 7768

设置速度偏差

通过如下参数可以设置在取消运动时由负载导致的最大速度偏差。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_VelDiff	由负载导致的速度偏差的最大值 值 0：监控功能已禁用。 值 >0：最大值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:4B _h Modbus 1686 Profibus 1686 CIP 106.1.75 ModbusTCP 1686 EtherCAT 3006:4B _h PROFINET 1686
MON_VelDiff_Time	由负载导致的最大速度偏差的时间窗口 值 0：监控功能已禁用。 值 >0：最大值的时间窗口 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	ms 0 10 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:4C _h Modbus 1688 Profibus 1688 CIP 106.1.76 ModbusTCP 1688 EtherCAT 3006:4C _h PROFINET 1688

设置故障级别

通过如下参数可设置由负载所导致的过大速度偏差的故障等级。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ErrorResp_v_dif	由负载导致速度偏差过高的故障响应 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 $\geq V01.26$ 时可用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:3C _h Modbus 1400 Profibus 1400 CIP 105.1.60 ModbusTCP 1400 EtherCAT 3005:3C _h PROFINET 1400

电机停止和运动方向

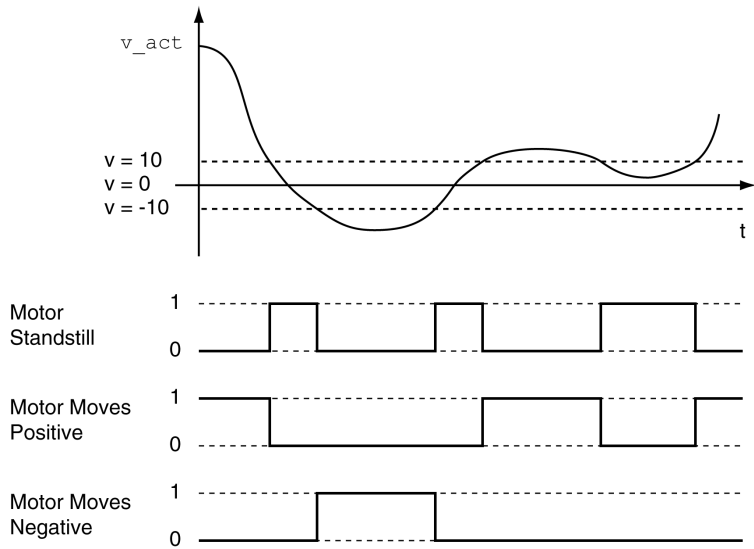
可用

监控功能与固件版本有关。

- 电机停止：固件版本为 $\geq V01.00$ 时可用。
- 转动方向：固件版本为 $\geq V01.14$ 时可用。

描述

可监控运动的状态并输出状态信息。状态信息包括电机停机或电机以特定方向转动。当转速低于 10 1/min 时，视为停机。



可以通过信号输出来显示状态。要显示状态，必须完成信号输出功能“Motor Standstill”、“Motor Moves Positive”或“Motor Moves Negative”的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

转矩窗口

描述

通过转矩窗口可以对电机是否已达到目标转矩进行监控。

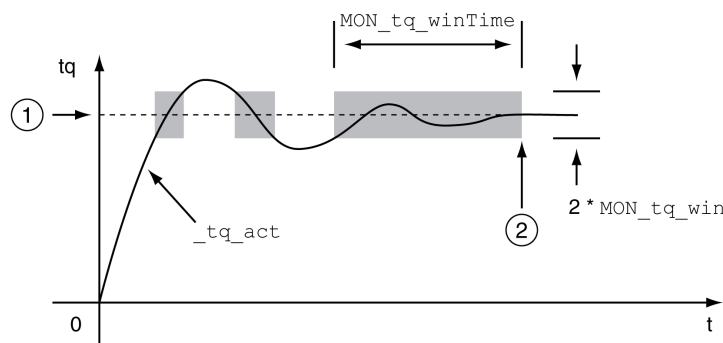
若转矩窗口中目标转矩和实际转矩的偏差在MON_tq_winTime时间中保持不变，则视为已达到目标转矩。

可用

转矩窗口在如下运行模式下可用：

- Profile Torque

设置



- 1 目标转矩
- 2 已达到目标转矩（在时间 MON_tq_winTime 中，实际转矩在允许的偏差 MON_tq_win 内）。

参数MON_tq_win和MON_tq_winTime可定义窗口大小。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
MON_tq_win	转矩窗口，允许的偏差 只有在运行模式 Profile Torque 中才可以启用转矩窗口。 步距为0.1%。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 3.0 3000.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2D _h Modbus 1626 Profibus 1626 CIP 106.1.45 ModbusTCP 1626 EtherCAT 3006:2D _h PROFINET 1626
MON_tq_winTime	转矩窗口，时间 值0：转矩窗口的监控功能已关闭 更改该数值可导致转矩监控功能的重新启动。 只有在运行模式 Profile Torque 中才可以使用转矩窗口。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2E _h Modbus 1628 Profibus 1628 CIP 106.1.46 ModbusTCP 1628 EtherCAT 3006:2E _h PROFINET 1628

Velocity Window

描述

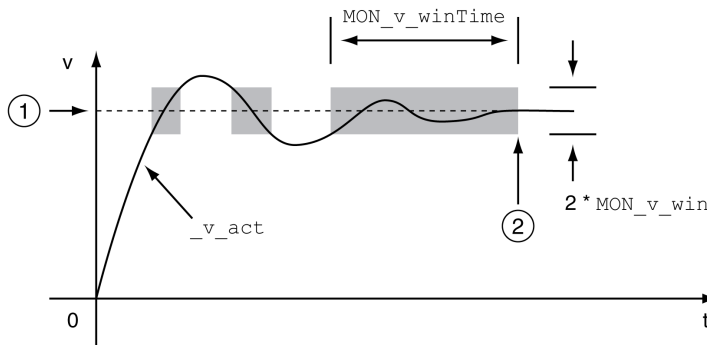
通过速度窗口可以对电机是否已达到目标速度进行监控。
 若速度窗口目标速度和实际速度之间的偏差在MON_v_winTime时间中保持不变，则视为已达到目标速度。

可用

速度窗口在如下运行模式下可用：

- Electronic Gear (速度同步)
- Profile Velocity

设置



- 1 目标速度
- 2 已达到目标转速 (在时间 $MON_v_winTime$ 中，实际转速在允许的偏差 MON_v_win 内)。

参数 MON_v_win 和 $MON_v_winTime$ 可定义窗口大小。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_v_win	速度窗口，允许的偏差 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型：UINT16	usr_v 1 10 2147483647	UINT32* R/W 可持续保存 -	CANopen 606D:0 _h Modbus 1576 Profibus 1576 CIP 106.1.20 ModbusTCP 1576 EtherCAT 606D:0 _h PROFINET 1576
$MON_v_winTime$	速度窗口，时间 值0：速度窗口的监控功能已关闭 更改该数值可导致速度监控功能的重新启动。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 606E:0 _h Modbus 1578 Profibus 1578 CIP 106.1.21 ModbusTCP 1578 EtherCAT 606E:0 _h PROFINET 1578

停止范围

描述

通过停止范围可以检查驱动装置是否已经到达了给定位置。

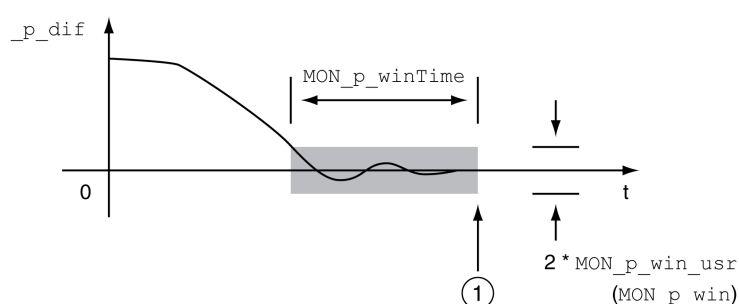
若停机窗口中目标位置与实际位置之间的偏差在MON_p_winTime时间中保持不变，则视为已达到目标位置。

可用

停止窗口在如下运行模式下可用：

- Jog (步进运动)
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement)

设置



1 已达到目标位置（在时间 MON_p_winTime 中，实际位置在允许的偏差 MON_p_win_usr 内）。

参数MON_p_win_usr (MON_p_win) 和MON_p_winTime定义窗口大小。

通过参数 MON_p_winTout 可以设置：如果没有出现停机窗口，应在经过多长时间后发出故障信息。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_win_usr	<p>停机窗口，允许的控制偏差在停机窗口时间内的控制偏差必须在该数值范围内，以便识别驱动装置的停止。</p> <p>必须通过参数MON_p_winTime来激活停机窗口的处理。</p> <p>最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.03$ 时可用。</p>	usr_p 0 16 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:40 _h Modbus 1664 Profibus 1664 CIP 106.1.64 ModbusTCP 1664 EtherCAT 3006:40 _h PROFINET 1664
MON_p_win	<p>停机窗口，允许的控制偏差在停机窗口时间内的控制偏差必须在该数值范围内，以便识别驱动装置的停止。</p> <p>必须通过参数MON_p_winTime来激活停机窗口的处理。</p> <p>通过参数MON_p_win_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型：UINT32</p>	转 0.0000 0.0010 3.2767	UINT16* R/W 可持续保存 -	CANopen 6067:0 _h Modbus 1608 Profibus 1608 CIP 106.1.36 ModbusTCP 1608 EtherCAT 6067:0 _h PROFINET 1608

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_winTime	<p>停止窗口，时间 值0：停机窗口的监控功能已关闭 值>0：时间单位为 ms，在这段时间内，控制 偏差必须处于停机窗口中 变更的设置将被立即采用。</p>	<p>ms 0 0 32767</p>	<p>UINT16 R/W 可持续保存 -</p>	<p>CANopen 6068:0_h Modbus 1610 Profibus 1610 CIP 106.1.37 ModbusTCP 1610 EtherCAT 6068:0_h PROFINET 1610</p>
MON_p_winTout	<p>停止窗口的监测超时时间 值0：超时监控功能已关闭 值 >0：超时时间，单位为 ms</p> <p>通过MON_p_win和MON_p_winTime对停机 窗口处理进行设置。</p> <p>从达到目标位置（位置控制器给定值）或者特 征曲线生成器处理结束时起，开始执行时间监 控功能。 变更的设置将被立即采用。</p>	<p>ms 0 0 16000</p>	<p>UINT16 R/W 可持续保存 -</p>	<p>CANopen 3006:26_h Modbus 1612 Profibus 1612 CIP 106.1.38 ModbusTCP 1612 EtherCAT 3006:26_h PROFINET 1612</p>

寄存器位置

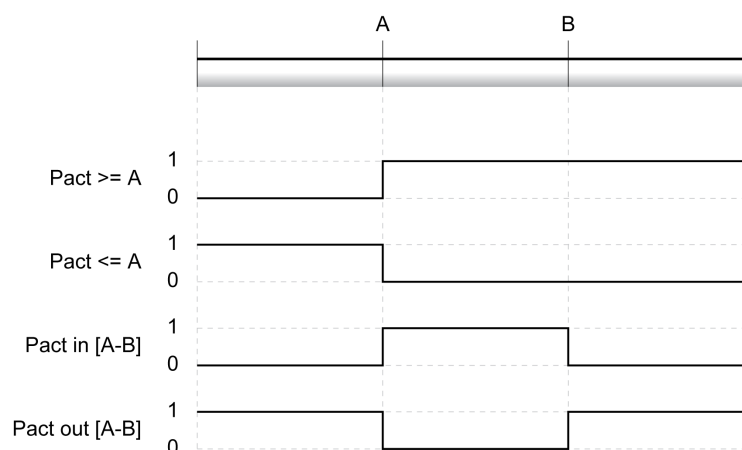
描述

通过位置寄存器可以对电机是否处于可进行参数设定的位置范围之内进行监控。

一个运动可通过4种不同方法进行监控：

- 电机位置大于或等于比较值A。
- 电机位置小于或等于比较值A。
- 电机位置处于比较值A和比较值B之间的范围内。
- 电机位置处于比较值A和比较值B之外的范围外。

分开的可设定参数的通道可以用于监控。



可用

此功能仅在现场总线控制方式下可用。

通道数量

通道数量与固件版本有关：

- 4个通道 (固件版本 \geq V01.04 时)
- 2个通道 (固件版本 $<$ V01.04 时)

进度信息

通过参数 `_PosRegStatus` 显示位置寄存器的状态。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_PosRegStatus</code>	位置寄存器通道的状态 信息状态： 0：比较条件未满足 1：比较条件已满足 位占用： Bit 0：位置寄存器通道1的状态 Bit 1：位置寄存器通道2的状态 Bit 2：位置寄存器通道3的状态 Bit 3：位置寄存器通道4的状态	- - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300B:1 _h Modbus 2818 Profibus 2818 CIP 111.1.1 ModbusTCP 2818 EtherCAT 300B:1 _h PROFINET 2818

此外，还可以通过信号输出来显示状态。要通过信号输出显示状态，必须完成信号输出功能“Position Register Channel 1”、“Position Register Channel 2”、“Position Register Channel 3”和“Position Register Channel 4”的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

启动位置寄存器

通过如下参数将启动位置寄存器的通道。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg1Start	位置寄存器通道 1 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道1 被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道1被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道1被关闭 而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道1被关闭 而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:2 _h Modbus 2820 Profibus 2820 CIP 111.1.2 ModbusTCP 2820 EtherCAT 300B:2 _h PROFINET 2820
PosReg2Start	位置寄存器通道 2 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道2 被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道2被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道2被关闭 而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道2被关闭 而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:3 _h Modbus 2822 Profibus 2822 CIP 111.1.3 ModbusTCP 2822 EtherCAT 300B:3 _h PROFINET 2822
PosReg3Start	位置寄存器通道 3 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道3 被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道3被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道3被关闭 而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道3被关闭 而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:C _h Modbus 2840 Profibus 2840 CIP 111.1.12 ModbusTCP 2840 EtherCAT 300B:C _h PROFINET 2840
PosReg4Start	位置寄存器通道 4 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道4 被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道4被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道4被关闭 而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道4被关闭 而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:D _h Modbus 2842 Profibus 2842 CIP 111.1.13 ModbusTCP 2842 EtherCAT 300B:D _h PROFINET 2842
PosRegGroupStart	位置寄存器通道的启动/停止 0 / No Channel : 未启用通道 1 / Channel 1 : 已启用通道1 2 / Channel 2 : 已启用通道2 3 / Channel 1 & 2 : 已启用通道1和2 4 / Channel 3 : 已启用通道3 5 / Channel 1 & 3 : 已启用通道1和3 6 / Channel 2 & 3 : 已启用通道2和3 7 / Channel 1 & 2 & 3 : 已启用通道1、2和3 8 / Channel 4 : 已启用通道4 9 / Channel 1 & 4 : 已启用通道1和4 10 / Channel 2 & 4 : 已启用通道2和4 11 / Channel 1 & 2 & 4 : 已启用通道1、2和4 12 / Channel 3 & 4 : 已启用通道3和4 13 / Channel 1 & 3 & 4 : 已启用通道1、3和4 14 / Channel 2 & 3 & 4 : 已启用通道2、3和4 15 / Channel 1 & 2 & 3 & 4 : 已启用通道1、2、3和4 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	- 0 0 15	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:16 _h Modbus 2860 Profibus 2860 CIP 111.1.22 ModbusTCP 2860 EtherCAT 300B:16 _h PROFINET 2860

设置来源

通过如下参数可设置比较标准的来源。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
PosReg1Source	位置寄存器通道 1 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道1的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道1的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:6 _h Modbus 2828 Profibus 2828 CIP 111.1.6 ModbusTCP 2828 EtherCAT 300B:6 _h PROFINET 2828
PosReg2Source	位置寄存器通道 2 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道2的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道2的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:7 _h Modbus 2830 Profibus 2830 CIP 111.1.7 ModbusTCP 2830 EtherCAT 300B:7 _h PROFINET 2830
PosReg3Source	位置寄存器通道 3 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道3的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道3的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:10 _h Modbus 2848 Profibus 2848 CIP 111.1.16 ModbusTCP 2848 EtherCAT 300B:10 _h PROFINET 2848
PosReg4Source	位置寄存器通道 4 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道4的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道4的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:11 _h Modbus 2850 Profibus 2850 CIP 111.1.17 ModbusTCP 2850 EtherCAT 300B:11 _h PROFINET 2850

设置比较标准

通过如下参数可设置比较标准。

在比较标准“Pact in”和“Pact out”时在“basic” (简单) 和“extended” (扩展) 之间有区别。

- 简单 : 要执行的运动在运动范围内。
- 扩展 : 要执行的运动可能超出运动范围。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
PosReg1Mode	位置寄存器通道 1 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 1 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 1 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:4 _h Modbus 2824 Profibus 2824 CIP 111.1.4 ModbusTCP 2824 EtherCAT 300B:4 _h PROFINET 2824

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg2Mode	位置寄存器通道 2 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 2 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 2 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:5 _h Modbus 2826 Profibus 2826 CIP 111.1.5 ModbusTCP 2826 EtherCAT 300B:5 _h PROFINET 2826
PosReg3Mode	位置寄存器通道 3 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 3 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 3 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:E _h Modbus 2844 Profibus 2844 CIP 111.1.14 ModbusTCP 2844 EtherCAT 300B:E _h PROFINET 2844
PosReg4Mode	位置寄存器通道 4 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 4 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 4 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:F _h Modbus 2846 Profibus 2846 CIP 111.1.15 ModbusTCP 2846 EtherCAT 300B:F _h PROFINET 2846

设置比较值

通过如下参数可设置比较值。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg1ValueA	位置寄存器通道 1 的比较值 A	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:8 _h Modbus 2832 Profibus 2832 CIP 111.1.8 ModbusTCP 2832 EtherCAT 300B:8 _h PROFINET 2832

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg1ValueB	位置寄存器通道 1 的比较值 B	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:9 _h Modbus 2834 Profibus 2834 CIP 111.1.9 ModbusTCP 2834 EtherCAT 300B:9 _h PROFINET 2834
PosReg2ValueA	位置寄存器通道 2 的比较值 A	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:A _h Modbus 2836 Profibus 2836 CIP 111.1.10 ModbusTCP 2836 EtherCAT 300B:A _h PROFINET 2836
PosReg2ValueB	位置寄存器通道 2 的比较值 B	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:B _h Modbus 2838 Profibus 2838 CIP 111.1.11 ModbusTCP 2838 EtherCAT 300B:B _h PROFINET 2838
PosReg3ValueA	位置寄存器通道 3 的比较值 A 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:12 _h Modbus 2852 Profibus 2852 CIP 111.1.18 ModbusTCP 2852 EtherCAT 300B:12 _h PROFINET 2852
PosReg3ValueB	位置寄存器通道 3 的比较值 B 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:13 _h Modbus 2854 Profibus 2854 CIP 111.1.19 ModbusTCP 2854 EtherCAT 300B:13 _h PROFINET 2854
PosReg4ValueA	位置寄存器通道 4 的比较值 A 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:14 _h Modbus 2856 Profibus 2856 CIP 111.1.20 ModbusTCP 2856 EtherCAT 300B:14 _h PROFINET 2856
PosReg4ValueB	位置寄存器通道 4 的比较值 B 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:15 _h Modbus 2858 Profibus 2858 CIP 111.1.21 ModbusTCP 2858 EtherCAT 300B:15 _h PROFINET 2858

位置偏差窗口

描述

通过位置偏差窗口可以对电机是否处于可进行参数设定的位置偏差之内进行监控。

位置偏差是指给定位置与实际位置之间的差异。

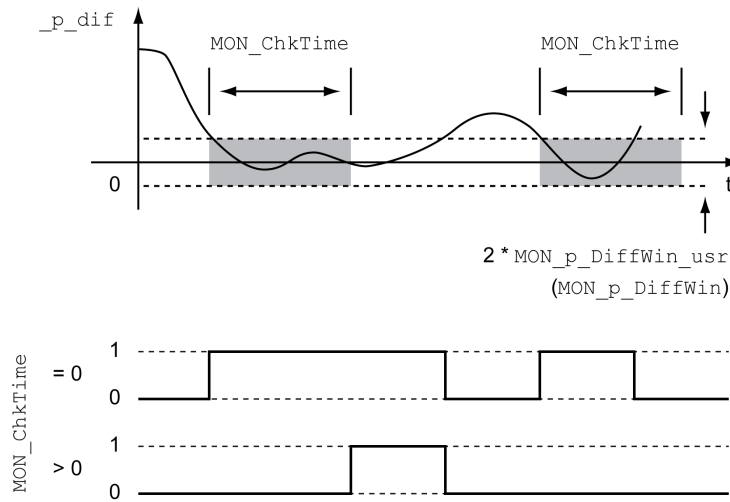
位置偏差窗口由位置偏差和监控时间组成。

可用

位置偏差窗口在如下运行模式下可用：

- Jog
- Electronic Gear (位置同步)
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence (Move Absolute、Move Additive、Move Relative 和 Reference Movement)

设置



参数 $MON_p_DiffWin_usr$ ($MON_p_DiffWin$) 和 $MON_ChkTime$ 可定义窗口大小。

状态显示

可以通过信号输出或现场总线来显示状态。

要通过信号输出显示状态，必须完成信号输出功能“*In Position Deviation Window*”的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

为了能通过现场总线显示状态，必须设置状态参数的状态位，参见章节状态参数可设置的位 (参见第 384 页)。

参数 *MON_ChkTime* 对参数 *MON_p_DiffWin_usr* (*MON_p_DiffWin*)、*MON_v_DiffWin*、*MON_v_Threshold* 和 *MON_l_Threshold* 一起作用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<i>MON_p_DiffWin_usr</i> <i>CONF</i> → <i>ACG</i> - <i>in-P</i>	位置偏差的监测 将检查驱动放大器在通过 <i>MON_ChkTime</i> 参数设定的时间内是否处于所定义的偏差之内。此状况可以通过可参数设置的输出给出。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。变更的设置将被立即采用。 固件版本为 $\geq V01.03$ 时可用。	<i>usr_p</i> 0 16 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3F _n Modbus 1662 Profibus 1662 CIP 106.1.63 ModbusTCP 1662 EtherCAT 3006:3F _n PROFINET 1662
<i>MON_p_DiffWin</i> <i>CONF</i> → <i>ACG</i> - <i>in-P</i>	位置偏差的监测 将检查驱动放大器在通过 <i>MON_ChkTime</i> 参数设定的时间内是否处于所定义的偏差之内。此状况可以通过可参数设置的输出给出。 通过参数 <i>MON_p_DiffWin_usr</i> 可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001 转。 变更的设置将被立即采用。	转 0.0000 0.0010 0.9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:19 _n Modbus 1586 Profibus 1586 CIP 106.1.25 ModbusTCP 1586 EtherCAT 3006:19 _n PROFINET 1586
<i>MON_ChkTime</i> <i>CONF</i> → <i>l</i> - <i>a</i> - <i>ether</i>	时间窗口监测 位置偏差、速度偏差和电流值监控时间的设置。若受到监控的数值在设置的时间中处在允许的范围之内，监控功能将送出积极的结果。此状况可以通过可参数设置的输出给出。变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1D _n Modbus 1594 Profibus 1594 CIP 106.1.29 ModbusTCP 1594 EtherCAT 3006:1D _n PROFINET 1594

速度偏差窗口

描述

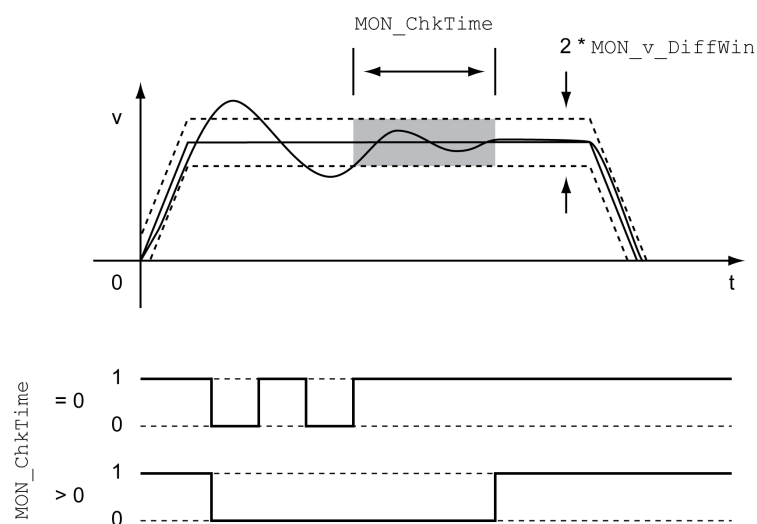
通过速度偏差窗口可以对电机是否处于可进行参数设定的速度偏差之内进行监控。
速度偏差是给定速度和实际速度之间的差。
速度偏差窗口由速度偏差和监控时间组成。

可用

速度偏差窗口在如下运行模式下可用：

- Jog
- Electronic Gear (速度同步)
- Profile Velocity
- Profile Position
- Homing
- Motion Sequence

设置



参数 $\text{MON}_v_DiffWin$ 和 $\text{MON}_ChkTime$ 可定义窗口大小。

状态显示

可以通过信号输出或现场总线来显示状态。

要通过信号输出显示状态，必须完成信号输出功能 "In Velocity Deviation Window" 的参数设定，参见章节数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

为了能通过现场总线显示状态，必须设置状态参数的状态位，参见章节状态参数可设置的位 (参见第 384 页)。

参数MON_ChkTime对参数MON_p_DiffWin_usr (MON_p_DiffWin)、MON_v_DiffWin、MON_v_Threshold和MON_l_Threshold一起作用。

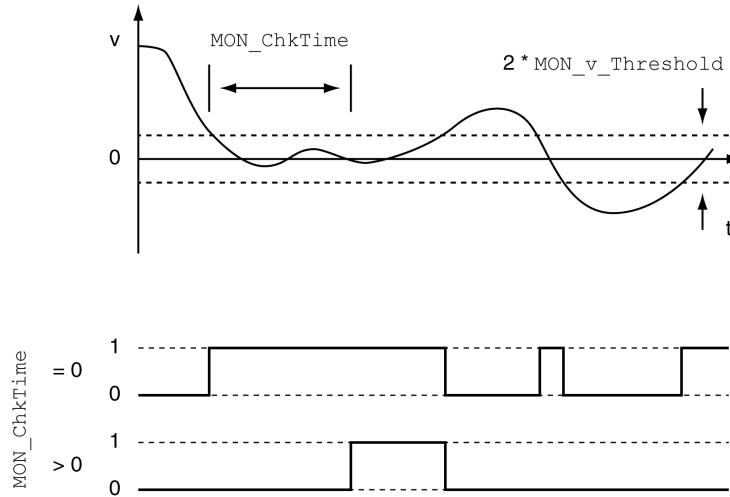
参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_v_DiffWin CONF → 1 - 0 - 10 - 0	速度偏差的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime 参数设定的时间内是否处于所定义的偏差 之内。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1A _h Modbus 1588 Profibus 1588 CIP 106.1.26 ModbusTCP 1588 EtherCAT 3006:1A _h PROFINET 1588
MON_ChkTime CONF → 1 - 0 - t t h r	时间窗口监测 位置偏差、速度偏差和电流值监控时间的 设置。若受到监控的数值在设置的时间中 处在允许的范围之内，监控功能将送出积 极的结果。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1D _h Modbus 1594 Profibus 1594 CIP 106.1.29 ModbusTCP 1594 EtherCAT 3006:1D _h PROFINET 1594

速度阈值

描述

通过速度阈值可以对实际速度是否低于可设定参数的速度值进行监控。
速度阈值由速度值和监控时间组成。

设置



参数MON_v_Threshold和MON_ChkTime可定义窗口大小。

状态显示

可以通过信号输出或现场总线来显示状态。

要通过信号输出显示状态，必须完成信号输出功能 "Velocity Below Threshold" 的参数设定，参见章节 数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

为了能通过现场总线显示状态，必须设置状态参数的状态位，参见章节状态参数可设置的位 (参见第 384 页)。

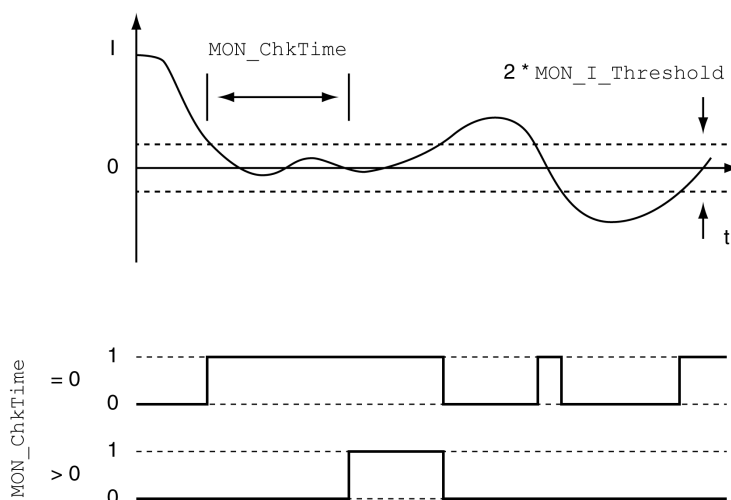
参数MON_ChkTime对参数MON_p_DiffWin_usr (MON_p_DiffWin)、MON_v_DiffWin、MON_v_Threshold和MON_l_Threshold一起作用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_v_Threshold CONF → v - a - n thr	速度阈值的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime 参数设定的时间内是否低于此处所定义的 值 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1B _n Modbus 1590 Profibus 1590 CIP 106.1.27 ModbusTCP 1590 EtherCAT 3006:1B _n PROFINET 1590
MON_ChkTime CONF → t - a - t thr	时间窗口监测 位置偏差、速度偏差和电流值监控时间的 设置。若受到监控的数值在设置的时间中 处在允许的范围之内，监控功能将送出积 极的结果。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1D _n Modbus 1594 Profibus 1594 CIP 106.1.29 ModbusTCP 1594 EtherCAT 3006:1D _n PROFINET 1594

电流阈值

通过电流阈值可以对实际电流是否低于可设定参数的电流值进行监控。
电流阈值由电流值和监控时间组成。

设置



参数MON_I_Threshold和MON_ChkTime可定义窗口大小。

状态显示

可以通过信号输出或现场总线来显示状态。

要通过信号输出显示状态，必须完成信号输出功能 "Current Below Threshold" 的参数设定，参见章节 数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

为了能通过现场总线显示状态，必须设置状态参数的状态位，参见章节状态参数可设置的位 (参见第 384 页)。

参数MON_ChkTime对参数MON_p_DiffWin_usr (MON_p_DiffWin)、MON_v_DiffWin、MON_v_Threshold和MON_I_Threshold一起作用。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_I_Threshold CONF → I - a - Ithr	电流阈值的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数 设定的时间内是否低于此处所定义的值 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 来自参数 Iq_act_rms 的值用作比较值。 步距为 0.01 Arms。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.20 300.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1C _h Modbus 1592 Profibus 1592 CIP 106.1.28 ModbusTCP 1592 EtherCAT 3006:1C _h PROFINET 1592
MON_ChkTime CONF → I - a - tthr	时间窗口监测 位置偏差、速度偏差和电流值监控时间的设 置。若受到监控的数值在设置的时间中处在允 许的范围之内，监控功能将送出积极的结果。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1D _h Modbus 1594 Profibus 1594 CIP 106.1.29 ModbusTCP 1594 EtherCAT 3006:1D _h PROFINET 1594

状态参数可设置的 bit

概述

可以设置以下参数的状态位：

- 参数 `_actionStatus`
 - 通过参数 `DPL_intLim` 设置 bit 9
 - 通过参数 `DS402intLim` 设置 bit 10
- 参数 `_DPL_motionStat`
 - 通过参数 `DPL_intLim` 设置 bit 9
 - 通过参数 `DS402intLim` 设置 bit 10
- 参数 `_DCOMstatus`
 - 通过参数 `DS402intLim` 设置 bit 11

状态参数

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_actionStatus</code>	Action Word 信息状态： 0：未启用 1：已启用 位占用： Bit 0：故障级别 0 Bit 1：故障级别 1 Bit 2：故障级别 2 Bit 3：故障级别 3 Bit 4：故障级别 4 Bit 5：已保留 Bit 6：电机停机 (<code>_n_act < 9</code>) Bit 7：电机沿正方向运动 Bit 8：电机沿反方向运动 Bit 9：可以通过参数 <code>DPL_intLim</code> 对配置进行设置 Bit 10：可以通过参数 <code>DS402intLim</code> 对配置进行设置 Bit 11：运动曲线生成器停止（给定速度为 0） Bit 12：运动曲线生成器减速 Bit 13：运动曲线生成器加速 Bit 14：运动曲线生成器持续运转 Bit 15：已保留	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:4 _h Modbus 7176 Profibus 7176 CIP 128.1.4 ModbusTCP 7176 EtherCAT 301C:4 _h PROFINET 7176
<code>_DCOMstatus</code>	DriveCom 状态字码 位占用： Bit 0：运行状态 Ready To Switch On Bit 1：运行状态 Switched On Bit 2：运行状态 Operation Enabled Bit 3：运行状态 Fault 位 4：Voltage Enabled Bit 5：运行状态 Quick Stop Bit 6：运行状态 Switch On Disabled Bit 7：故障级别 0 的错误 Bit 8：HALT 请求处于激活状态 位 9：Remote 位 10：Target Reached 位 11：Internal Limit Active Bit 12：由运行模式决定 位 13：x_err 位 14：x_end 位 15：ref_ok	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 6041:0 _h Modbus 6916 Profibus 6916 CIP 127.1.2 ModbusTCP 6916 EtherCAT 6041:0 _h PROFINET 6916

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_DPL_motionStat	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium motionStat	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:27 _h Modbus 6990 Profibus 6990 CIP 127.1.39 ModbusTCP 6990 EtherCAT 301B:27 _h PROFINET 6990

用于设置状态位的参数

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DPL_intLim	<p>_DPL_motionStat 和 _actionStatus 的 Bit 9 的设置</p> <p>0 / None : 无</p> <p>1 / Current Below Threshold : 电流阈值</p> <p>2 / Velocity Below Threshold : 速度阈值</p> <p>3 / In Position Deviation Window : 位置偏差窗口</p> <p>4 / In Velocity Deviation Window : 速度偏差窗口</p> <p>5 / Position Register Channel 1 : 位置寄存器通道1</p> <p>6 / Position Register Channel 2 : 位置寄存器通道2</p> <p>7 / Position Register Channel 3 : 位置寄存器通道3</p> <p>8 / Position Register Channel 4 : 位置寄存器通道4</p> <p>9 / Hardware Limit Switch : 固件限位开关</p> <p>10 / RMAC active or finished : 捕获后的相对运动已启用或已结束</p> <p>11 / Position Window : 位置窗口</p> <p>设置 :</p> <p>参数 _actionStatus 的 Bit 9</p> <p>参数 _DPL_motionStat 的 Bit 9</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.08 时可用。</p>	- 0 11 11	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:35 _h Modbus 7018 Profibus 7018 CIP 127.1.53 ModbusTCP 7018 EtherCAT 301B:35 _h PROFINET 7018

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DS402intLim	<p>DS402 状态字码：Bit 11 的设置（内部极限）</p> <p>0 / None：无</p> <p>1 / Current Below Threshold：电流阈值</p> <p>2 / Velocity Below Threshold：速度阈值</p> <p>3 / In Position Deviation Window：位置偏差窗口</p> <p>4 / In Velocity Deviation Window：速度偏差窗口</p> <p>5 / Position Register Channel 1：位置寄存器通道1</p> <p>6 / Position Register Channel 2：位置寄存器通道2</p> <p>7 / Position Register Channel 3：位置寄存器通道3</p> <p>8 / Position Register Channel 4：位置寄存器通道4</p> <p>9 / Hardware Limit Switch：固件限位开关</p> <p>10 / RMAC active or finished：捕获后的相对运动已启用或已结束</p> <p>11 / Position Window：位置窗口</p> <p>设置：</p> <p>参数_DCOMstatus 的 Bit 11</p> <p>参数_actionStatus 的 Bit 10</p> <p>参数_DPL_motionStat 的 Bit 10</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 11	UINT16 R/W 可持续保存 -	<p>CANopen 301B:1E_h</p> <p>Modbus 6972</p> <p>Profibus 6972</p> <p>CIP 127.1.30</p> <p>ModbusTCP 6972</p> <p>EtherCAT 301B:1E_h</p> <p>PROFINET 6972</p>

第8.3节

设备内部信号监控的功能

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
温度监控	388
负载和过载的监控 (I^2t 监控)	390
整流换向监测	392
电源相线监控	393
接地短路监控	394

温度监控

输出级和电机的温度将得到监控。

输出级的温度

通过参数 `_PS_T_current` 显示输出级温度。

参数 `_PS_T_warn` 包含 0 级错误的阈值。通过参数 `_PS_T_max` 显示最高输出级温度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_PS_T_current</code> <i>Панель PS</i>	输出级的温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:10 _h Modbus 7200 Profibus 7200 CIP 128.1.16 ModbusTCP 7200 EtherCAT 301C:10 _h PROFINET 7200
<code>_PS_T_warn</code>	输出级的最高温度 (故障级别 0)	°C - - -	INT16 R/- 可持久保存 -	CANopen 3010:6 _h Modbus 4108 Profibus 4108 CIP 116.1.6 ModbusTCP 4108 EtherCAT 3010:6 _h PROFINET 4108
<code>_PS_T_max</code>	输出级的最高温度	°C - - -	INT16 R/- 可持久保存 -	CANopen 3010:7 _h Modbus 4110 Profibus 4110 CIP 116.1.7 ModbusTCP 4110 EtherCAT 3010:7 _h PROFINET 4110

电机温度

通过参数 `_M_T_current` 显示电机温度。

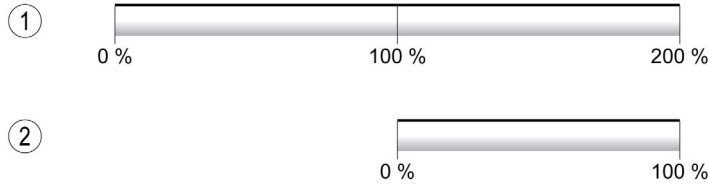
通过参数 `_M_T_max` 显示最高电机温度。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_M_T_current</code> Π ο η ε Π ο ε	电机温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:11 _h Modbus 7202 Profibus 7202 CIP 128.1.17 ModbusTCP 7202 EtherCAT 301C:11 _h PROFINET 7202
<code>_M_T_max</code>	最高电机温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 300D:10 _h Modbus 3360 Profibus 3360 CIP 113.1.16 ModbusTCP 3360 EtherCAT 300D:10 _h PROFINET 3360

负载和过载的监控 (I²t监控)

描述

负载指的是输出级、电机和制动电阻的热负荷。
 各组件的负载和过载将被内部监控，并可通过参数选出。
 负载100%以上开始视为过载。



- 1 加载
- 2 过载

负载监控

负载可通过下列参数显示出来：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_PS_load П о н L d F P	输出级负载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:17 _h Modbus 7214 Profibus 7214 CIP 128.1.23 ModbusTCP 7214 EtherCAT 301C:17 _h PROFINET 7214
_M_load П о н L d F П	电机负载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:1A _h Modbus 7220 Profibus 7220 CIP 128.1.26 ModbusTCP 7220 EtherCAT 301C:1A _h PROFINET 7220
_RES_load П о н L d F b	制动电阻负载 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被 监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:14 _h Modbus 7208 Profibus 7208 CIP 128.1.20 ModbusTCP 7208 EtherCAT 301C:14 _h PROFINET 7208

过载监控

若输出级或电机过载100%，内部电流限制将被激活。若制动电阻过载100%，制动电阻将被关闭。
过载和峰值将通过下列参数显示出来：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_PS_overload P o n o V L P	输出级过载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:24 _h Modbus 7240 Profibus 7240 CIP 128.1.36 ModbusTCP 7240 EtherCAT 301C:24 _h PROFINET 7240
_PS_maxoverload	输出级过载峰值 前 10 秒钟内所出现的输出级最大过载负 荷。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:18 _h Modbus 7216 Profibus 7216 CIP 128.1.24 ModbusTCP 7216 EtherCAT 301C:18 _h PROFINET 7216
_M_overload P o n P i 2 t	电机过载 (I2t)	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:19 _h Modbus 7218 Profibus 7218 CIP 128.1.25 ModbusTCP 7218 EtherCAT 301C:19 _h PROFINET 7218
_M_maxoverload	电机过载峰值 前 10 秒钟内所出现的电机最大过载负 荷。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:1B _h Modbus 7222 Profibus 7222 CIP 128.1.27 ModbusTCP 7222 EtherCAT 301C:1B _h PROFINET 7222
_RES_overload	制动电阻过载 (I2t) 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被 监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:13 _h Modbus 7206 Profibus 7206 CIP 128.1.19 ModbusTCP 7206 EtherCAT 301C:13 _h PROFINET 7206
_RES_maxoverload	制动电阻过载峰值 前 10 秒钟内所出现的制动电阻最大过 载负 荷。 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被 监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:15 _h Modbus 7210 Profibus 7210 CIP 128.1.21 ModbusTCP 7210 EtherCAT 301C:15 _h PROFINET 7210

整流换向监测

换向监控功能检查加速度和有效转矩的可信性。

如果电机加速，尽管驱动放大器以最高电流延迟电机，仍会识别到故障。

禁用换向监控功能可能会导致意外运动。

警告

意外运动

- 仅允许在调试时出于测试目的禁用换向监控功能。
- 在最终运行设备之前，请确保已启用换向监控功能。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

通过参数MON_commutat可禁用换向监控功能。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_commutat	整流换向监测 0 / Off : 换向监控功能已关闭 1 / On (OpState6) : 在运行状态 6 下，换向监 控功能已开启 2 / On (OpState6+7) : : 在运行状态 6 和 7 下，换向监控功能已开启 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UJINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:5 _n Modbus 1290 Profibus 1290 CIP 105.1.5 ModbusTCP 1290 EtherCAT 3005:5 _n PROFINET 1290

电源相线监控

如果在三相设备上缺少一个电源相线，而且电源相线监控功能设置错误，则设备有可能超负荷。

注意

因缺少电源相线导致设备失灵

- 在通过电源相线供电时确保，将 "Automatic Mains Detection" 或 "Mains ..." 上的电源相线监控功能设置为正确的电压值。
- 在通过 DC 总线供电时确保，将 "DC bus only ..." 上的电源相线监控功能设置为正确的电压值。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

通过参数ErrorResp_Flt_AC可设置三相设备电源相线缺失的故障响应。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ErrorResp_Flt_AC	电源相线缺失的故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 2 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:A _h Modbus 1300 Profibus 1300 CIP 105.1.10 ModbusTCP 1300 EtherCAT 3005:A _h PROFINET 1300

若产品通过 DC 总线供电，则必须通过正确的电压值将电源相线监控设置为"DC bus only ..."。

通过参数MON_MainsVolt可设置电源相线监控。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_MainsVolt	电源相线的识别和监控 0 / Automatic Mains Detection : 电源电压的自动识别和监控 1 / DC-Bus Only (Mains 1~230 V / 3~480 V) : 只能使用DC总线供电，相当于230 V电源电压 (单相) 或480 V (三相) 2 / DC-Bus Only (Mains 1~115 V / 3~208 V) : 只能使用DC总线供电，相当于115 V电源电压 (单相) 或208 V (三相) 3 / Mains 1~230 V / 3~480 V : 电源电压230 V (单相) 或480 V (三相) 4 / Mains 1~115 V / 3~208 V : 电源电压115 V (单相) 或208 V (三相) 5 / Reserved : 保留 值0 : 只要识别出电源电压，对于单相电设备，设备将自动检查电源电压是否达到115 V 或230 V，对于三相电设备，设备将自动检查电源电压是否达到208 V或400/480 V。 值1..2 : 若设备仅通过DC总线供电，必须将参数设为符合被供电设备电压值的电压值。不监测电源电压。 值3..4 : 若在斜坡时未正确识别出电源电压，则可以手动设置将要使用的电源电压。仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:F _h Modbus 1310 Profibus 1310 CIP 105.1.15 ModbusTCP 1310 EtherCAT 3005:F _h PROFINET 1310

接地短路监控

当输出级激活时，设备会监控电机相线是否接地短路。当一个或多个电机相线对地短路时，出现接地短路。

可识别一根或者多根电机相线的接地短路。无法识别直流母线或者制动电阻的接地短路。

在接地短路监控功能被关闭的情况下，设备可能会由于接地短路导致损坏。

注意

因接地短路而设备失灵

- 仅允许在调试时出于测试目的禁用接地短路监控功能。
- 在最终运行设备之前，请确保已启用接地短路监控功能。

不遵循上述说明可能导致设备损坏。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_GroundFault	接地短路监控 0 / Off : 接地短路监控已关闭 1 / On : 接地短路监控已开启 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持久保存 expert	CANopen 3005:10 _h Modbus 1312 Profibus 1312 CIP 105.1.16 ModbusTCP 1312 EtherCAT 3005:10 _h PROFINET 1312

第9章 示例

示例

一般提示

这些示例展示了该产品的某些典型的使用情况。这些示例旨在进行概况说明，并未展现出完整的接线图。本文所述的示例仅供参考。一般来讲，它们有助于您理解如何开发、测试、调试和整合与您控制系统中的自主设计相关的设备的应用逻辑以及/或者设备接线。这些示例并不旨在直接用于作为机器或流程的一部分的产品上。

警告

意外动作

在未对整个应用程序进行全面测试的情况下，机器或流程中不得使用“示例”中的任何接线信息、编程或配置逻辑、或参数值。

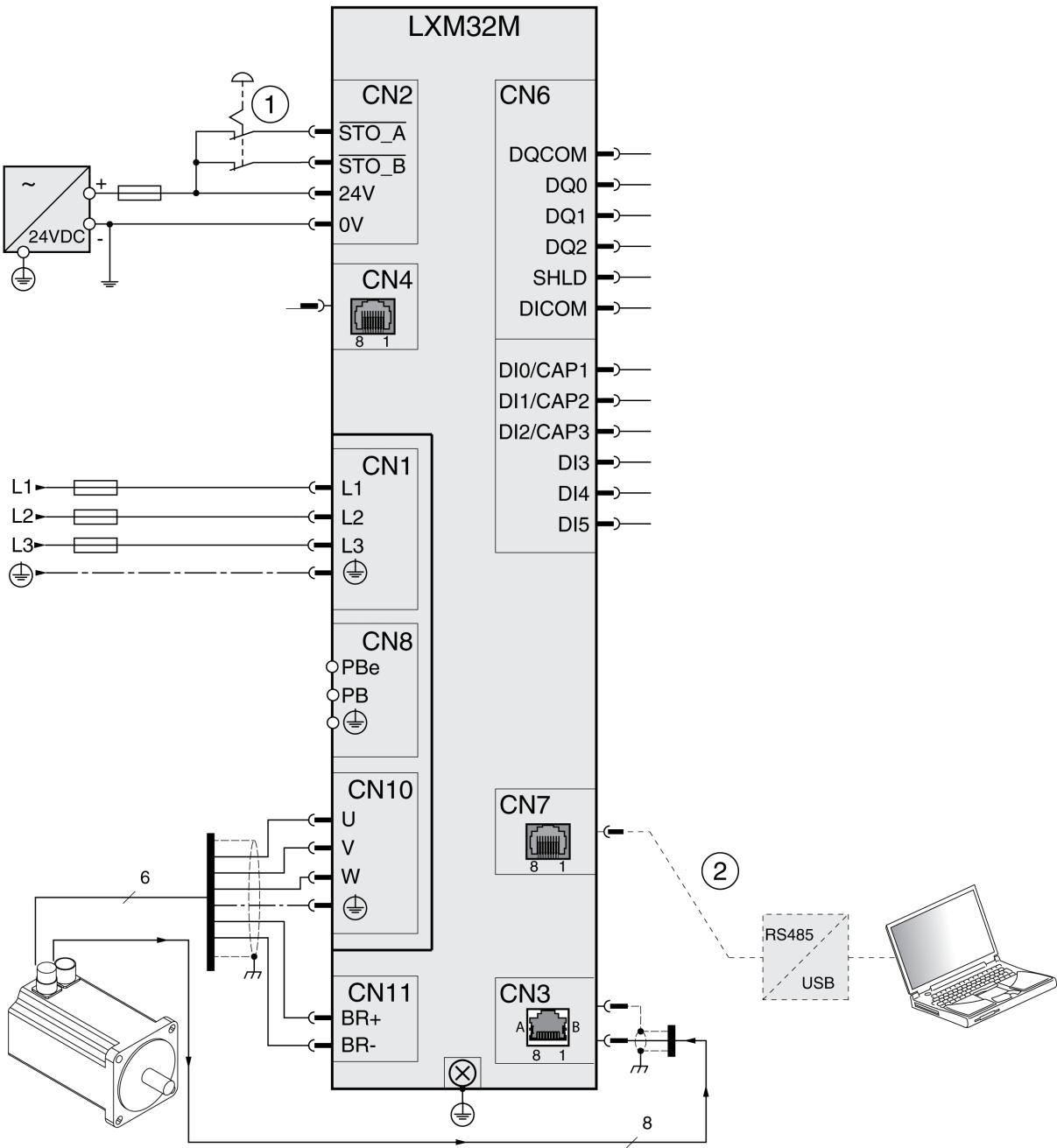
不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

如要使用本产品所含有的安全功能 STO，需进行谨慎设计。有关安全功能STO的更多信息，请参见章节安全功能 STO (“安全断开扭矩”) (参见第 79 页)。

使用插件进行操作的示例

关于插件的布线，请参见插件相关手册。

接线示例



- 1 急停
- 2 调试使用的配件

第10章

诊断与排除故障

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下部分：

节	主题	页
10.1	通过 HMI 诊断	398
10.2	通过信号输出诊断	404
10.3	通过现场总线诊断	407
10.4	故障信息	416

第10.1节 通过 HMI 诊断

本节包含了哪些内容？

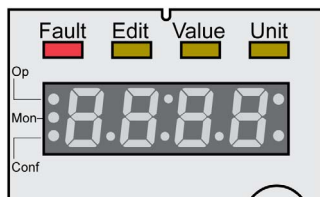
本节包含了以下主题：

主题	页
通过集成的 HMI 诊断	399
应答更换电机	400
确认插件的更换	401
通过 HMI 显示故障信息	402

通过集成的 HMI 诊断

概述

信息将通过7段显示器发送给用户。



在出厂设置下，7段显示器显示的是运行状态。运行状态请参见章节 运行状态 (参见第 248 页) 中的描述。

消息	描述
<i>start</i>	运行状态 1 Start
<i>nr dy</i>	运行状态 2 Not Ready To Switch On
<i>dis</i>	运行状态 3 Switch On Disabled
<i>rdy</i>	运行状态 4 Ready To Switch On
<i>son</i>	运行状态 5 Switched On
<i>run</i> 和 <i>hAlt</i>	运行状态 6 Operation Enabled
<i>St oP</i>	运行状态 7 Quick Stop Active
<i>FLt</i>	运行状态 8 Fault Reaction Active 和 9 Fault

其他消息

下表描述了还可能被显示在集成的HMI上信息的概况。

消息	描述
<i>CRrd</i>	存储卡上的数据与产品中的数据存在偏差。进一步的操作方法请参见章节 存储卡 (参见第 180 页)。
<i>disP</i>	已连接一个外部HMI。集成的HMI失灵。
<i>Fsu</i>	请执行 First Setup。参见章节首次接通设备 (参见第 147 页)。
<i>Not</i>	识别出一个新的电机。参见有关更换电机的章节确认更换电机 (参见第 400 页)。
<i>Pr o t</i>	集成的HMI的零件被通过参数HMI locked锁定。
<i>SLt 1 ... SLt 3</i>	产品识别出插件装备发生变更。参见有关更换模块的章节确认更换模块 (参见第 401 页)。
<i>uLow</i>	在初始化时控制系统电源的电压过低。
<i>Wdog</i>	未知的系统故障。请与技术支持部门联系。
<i>BBBB</i>	控制系统电源低电压。

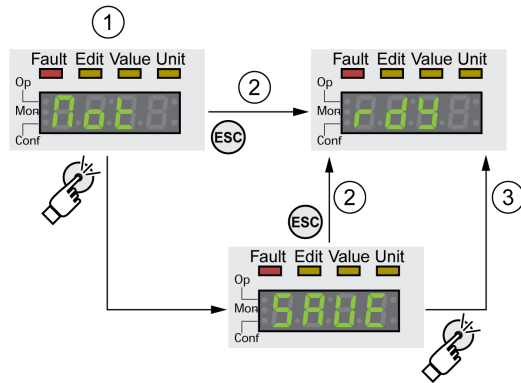
应答更换电机

请如下操作，以通过集成的 HMI 对电机更换进行确认：

如果 7 段显示器显示 *Not*。

- 按下导航按钮。
在 7 段显示器上，将显示 *SAVE*。
- 请按下导航按钮，以将新的电机参数保存至EEPROM中。
产品转入运行状态4 Ready To Switch On。

集成 HMI 上电机变更的确认。



- 1 HMI显示，电机的更换已被识别出
- 2 存储过程的中断
- 3 保存并转入运行状态4 Ready To Switch On。

确认插件的更换

一般说明

请注意查阅各插件手册中的信息。

插槽 1

关于插槽1上插件更换的信息，请查阅安全模块手册。

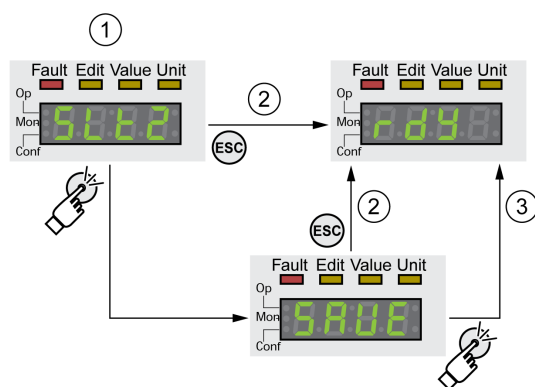
插槽 2和插槽 3

通过集成的HMI可对插件的更换进行确认。

7段显示器显示出 *SLt 2* 或 *SLt 3*。

- 按下导航按钮。
在 7 段显示屏上，将显示 *SAVE*。
- 按下导航按钮。
产品转入运行状态4 Ready To Switch On。

集成HMI上插件变更的确认。



- 1 HMI显示，插件的更换已被识别出
- 2 存储过程的中断
- 3 保存并转入运行状态4 Ready To Switch On。

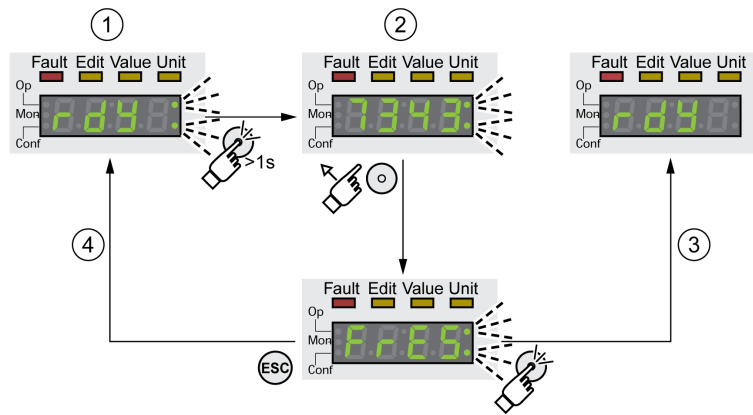
通过 HMI 显示故障信息

复位故障级别 0 的错误

在出现故障级别 0 的故障时，7 段显示器 (2) 的两个右侧点闪烁。故障代码将不会在 7 段显示器上直接发出，而是必须由用户进行查询。

请如下操作，以对故障进行读取和复位：

- 请排除原因。
- 持续按下导航按钮。
在 7 段显示屏上显示故障代码。
- 请松开导航按钮。
在 7 段显示屏上，将显示 *F r E S*。
- 请按下导航按钮，以复位故障信息。
7 段显示器返回输出显示。



- 1 HMI 显示故障级别 0 的故障
- 2 显示故障代码
- 3 重置故障信息
- 4 取消 (故障信息保留在内存中)

故障代码的含义参见章节故障信息 (参见第 416 页)。

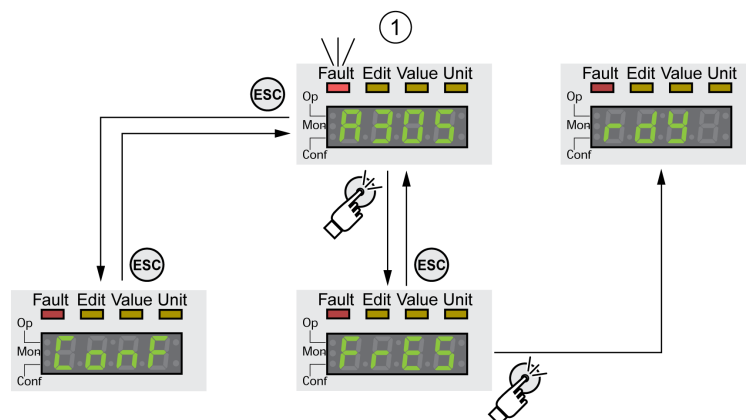
读取并应答故障级别 1 ... 4 的故障

当出现故障级别 1 的故障时，在 7 段显示器上交替输出故障代码和显示 *StoP*。

当出现故障级别 2...4 的故障时，在 7 段显示器上交替输出故障代码和显示 *FLt*。

请如下操作，以对故障进行读取和复位：

- 请排除原因。
- 按下导航按钮。
在 7 段显示屏上，将显示 *FrES*。
- 请按下导航按钮，以复位故障信息。
产品转入运行状态4 Ready To Switch On。



1 HMI 显示包括故障代码的故障信息

故障代码的含义参见章节故障信息 (参见第 416 页)。

第10.2节

通过信号输出诊断

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
显示运行状态	405
显示故障信息	406

显示运行状态

通过信号输出可使用运行状态信息。

概览如下表。

运行状态	信号输出功能	
	"No fault" ⁽¹⁾	"Active" ⁽²⁾
1 Start	0	0
2 Not Ready To Switch On	0	0
3 Switch On Disabled	0	0
4 Ready To Switch On	1	0
5 Switched On	1	0
6 Operation Enabled	1	1
7 Quick Stop Active	0	0
8 Fault Reaction Active	0	0
9 Fault	0	0
(1) 信号输出功能是信号输出端 DQ0 上的出厂设置		
(2) 信号输出功能是信号输出端 DQ1 上的出厂设置		

显示故障信息

通过信号输出端可输出已选择的故障信息。

要通过信号输出显示故障信息，必须完成信号输出功能的参数设定，参见章节 数字输入和输出端 (参见第 207 页)。

通过参数MON_IO_SelWar1和MON_IO_SelWar2说明故障级别 0 的故障代码。

通过参数MON_IO_SelErr1和MON_IO_SelErr2说明故障级别 1...4 的故障代码。

如果识别到在这些参数中说明的故障，则设置相应的信号输出端。

在章节故障信息 (参见第 416 页)中可以找到按故障代码分类的故障信息表。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_IO_SelWar1	信号输出功能 Selected Warning 的首个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 0 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 303B:8 _h Modbus 15120 Profibus 15120 CIP 159.1.8 ModbusTCP 15120 EtherCAT 303B:8 _h PROFINET 15120
MON_IO_SelWar2	信号输出功能 Selected Warning 的第二个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 0 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 303B:9 _h Modbus 15122 Profibus 15122 CIP 159.1.9 ModbusTCP 15122 EtherCAT 303B:9 _h PROFINET 15122
MON_IO_SelErr1	信号输出功能 Selected Error 的首个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 1 ... 4 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 303B:6 _h Modbus 15116 Profibus 15116 CIP 159.1.6 ModbusTCP 15116 EtherCAT 303B:6 _h PROFINET 15116
MON_IO_SelErr2	信号输出功能 Selected Error 的第二个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 1 ... 4 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 303B:7 _h Modbus 15118 Profibus 15118 CIP 159.1.7 ModbusTCP 15118 EtherCAT 303B:7 _h PROFINET 15118

第10.3节

通过现场总线诊断

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
现场总线通讯错误诊断	408
最后识别到的故障 - 状态位	409
最后识别到的故障 - 故障代码	412
故障存储器	413

现场总线通讯错误诊断

检查接口

为了能分析状态信息和故障信息，需要现场总线正确运行。

若设备无法通过现场总线激活，请首先检查连接。

请检查以下接口：

- 设备的电源
- 供电接口
- 现场总线电缆和布线
- 连接现场总线

现场总线功能测试

如果接口正确，请检查是否通过现场总线能访问产品。

最后识别到的故障 - 状态位

参数 DCOMstatus

参数DCOMstatus是流程数据通讯的一部分。参数DCOMstatus将在每次状态信息变更时以异步和事件控制的方式传送。

在出现故障级别 0 的故障时，参数DCOMstatus中将设为 Bit 7。

在出现故障级别 1、2、3 或 4 的故障时，参数DCOMstatus中将设为Bit 13。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_DCOMstatus	DriveCom 状态字码 位占用： Bit 0：运行状态 Ready To Switch On Bit 1：运行状态 Switched On Bit 2：运行状态 Operation Enabled Bit 3：运行状态 Fault 位 4：Voltage Enabled Bit 5：运行状态 Quick Stop Bit 6：运行状态 Switch On Disabled Bit 7：故障级别 0 的错误 Bit 8：HALT 请求处于激活状态 位 9：Remote 位 10：Target Reached 位 11：Internal Limit Active Bit 12：由运行模式决定 位 13：x_err 位 14：x_end 位 15：ref_ok	- - -	UINT16 R/- - -	CANopen 6041:0 _h Modbus 6916 Profibus 6916 CIP 127.1.2 ModbusTCP 6916 EtherCAT 6041:0 _h PROFINET 6916

故障位

参数 `_WarnLatched` 和 `_SigLatched` 包含有关故障级别 0 故障和故障级别 1...4 故障的信息。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_WarnLatched</code> <i>П о н</i> <i>W r n 5</i>	<p>保存的故障级别为 0 的错误，位编码在执行 Fault Reset 时，Bit 被设为 0。Bit 10 和 13 将被自动设为 0。</p> <p>位占用：</p> <ul style="list-style-type: none"> Bit 0：一般说明 Bit 1：已保留 Bit 2：超出范围（软件限位开关，调整） Bit 3：已保留 Bit 4：已启用的运行模式 Bit 5：调试界面（RS485） Bit 6：集成的现场总线 Bit 7：已保留 Bit 8：跟踪误差 Bit 9：已保留 Bit 10：输入STO_A及/或STO_B Bit 11 ... 12：已保留 Bit 13：DC总线电压低或电源相线缺失 Bit 14 ... 15：已保留 Bit 16：集成的编码器接口 Bit 17：电机温度高 Bit 18：输出级温度高 Bit 19：已保留 Bit 20：存储卡 Bit 21：现场总线模块 Bit 22：编码器模块 Bit 23：eSM 安全模块或 IOM1 模块 Bit 24 ... 27：已保留 Bit 28：制动电阻的晶体管过载 (I^2t) Bit 29：制动电阻过载 (I^2t) Bit 30：输出级过载 (I^2t) Bit 31：电机过载 (I^2t) <p>监测功能取决于各产品。</p>	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:C _h Modbus 7192 Profibus 7192 CIP 128.1.12 ModbusTCP 7192 EtherCAT 301C:C _h PROFINET 7192

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_SigLatched Non SIGS	<p>监测信号的存储状态</p> <p>位占用：</p> <p>Bit 0：一般故障</p> <p>Bit 1：硬件限位开关（LIMP/LIMN/REF）</p> <p>Bit 2：超出范围（软件限位开关，调整）</p> <p>Bit 3：通过现场总线执行Quick Stop</p> <p>Bit 4：已启用运行模式中的故障</p> <p>Bit 5：调试界面（RS485）</p> <p>Bit 6：集成的现场总线</p> <p>Bit 7：已保留</p> <p>Bit 8：跟踪误差</p> <p>Bit 9：已保留</p> <p>Bit 10：STO输入为0</p> <p>Bit 11：STO输入不同</p> <p>Bit 12：已保留</p> <p>Bit 13：DC总线电压低</p> <p>Bit 14：DC总线电压高</p> <p>Bit 15：电源相线缺失</p> <p>Bit 16：集成的编码器接口</p> <p>Bit 17：电机过热</p> <p>Bit 18：输出级过热</p> <p>Bit 19：已保留</p> <p>Bit 20：存储卡</p> <p>Bit 21：现场总线模块</p> <p>Bit 22：编码器模块</p> <p>Bit 23：eSM 安全模块或 IOM1 模块</p> <p>Bit 24：已保留</p> <p>Bit 25：已保留</p> <p>Bit 26：电机接头</p> <p>Bit 27：电机过电流/短路</p> <p>Bit 28：参比量信号频率过高</p> <p>Bit 29：检测到EEPROM 错误</p> <p>Bit 30：系统启动（硬件或参数）</p> <p>Bit 31：检测到系统故障（例如： Watchdog、内部硬件接口）</p> <p>监测功能取决于各产品。</p>	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:8 _h Modbus 7184 Profibus 7184 CIP 128.1.8 ModbusTCP 7184 EtherCAT 301C:8 _h PROFINET 7184

最后识别到的故障 - 故障代码

若主控制系统通过流程数据通讯收到了故障提示，则可以通过下列参数读取故障编号。
在章节故障信息 (参见第 416 页) 中可以找到按故障代码分类的故障信息表。

最后识别到的故障级别为 0 的故障

通过参数 `_LastWarning` 可以读取上次故障级别为 0 的故障的故障编号。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_LastWarning</code> <i>П о н L W r n</i>	最后检测到的故障级别为 0 的错误的错误代码 如果检测到的错误不再存在，则会将错误代码保存至下一次错误复位。 值 0：无故障级别为 0 的错误	- - -	UINT16 R/- -	CANopen 301C:9 _n Modbus 7186 Profibus 7186 CIP 128.1.9 ModbusTCP 7186 EtherCAT 301C:9 _n PROFINET 7186

最后识别到的故障级别为 1...4 的故障

通过参数 `_LastError` 可以读取上次故障级别为 1...4 的故障的故障编号。

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
<code>_LastError</code> <i>П о н L F L E</i>	导致停机的故障 (故障级别 1 至 4) 最后发现错误的错误代码。其它发现错误将不会覆盖此错误代码。 示例：若对检测到的限位开关故障的响应触发了过电压故障，此参数中将包含检测到的限位开关故障的错误代码。 例外：检测到的故障级别 4 的错误将覆盖现存的条目。	- - -	UINT16 R/- -	CANopen 603F:0 _n Modbus 7178 Profibus 7178 CIP 128.1.5 ModbusTCP 7178 EtherCAT 603F:0 _n PROFINET 7178

故障存储器

一般说明

故障存储器包含最新的 10 条故障信息。即使关闭了产品，也不会删除它。借助于故障存储器可以调用和评估过去的事件。

关于事件的下列信息将被存储：

- 故障级别
- 错误代码
- 电机电流
- 接通循环的数量
- 故障辅助信息（比如参数号码）
- 产品温度
- 输出级温度
- 故障时间点（以运行小时计数器为准）
- DC总线电压
- 速度
- 接通后Enable循环的数量
- 从Enable直至故障的时间

所存储的数据分别显示了故障时间点的状况。

在章节故障信息 (参见第 416 页)中可以找到按故障代码分类的故障信息表。

读取故障存储器

只能对故障存储器进行顺序读取。必须使用参数ERR_reset将读指针复位。然后才能读取第一个故障记录。读指针将自动切换到下一个故障记录。再次读取将发送下一个故障记录。如果返回的故障代码为 0，表示不再有其它故障记录存在。

记录的位置	含义
1	第一条故障信息（时间最早的信息）。
2	第二条故障信息（时间最晚的信息）。
...	...
10	第十条故障信息。第十条故障信息为时间最晚的信息。

每一个故障记录均由可使用各种参数读取的多个信息组成。当读取某个故障记录时，必须首先使用参数_ERR_number读取故障代码。

使用下列参数可以对故障存储器进行管理：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
_ERR_class	故障级别 值 0：故障级别0 值 1：故障级别1 值 2：故障级别2 值 3：故障级别3 值 4：故障级别4	- 0 - 4	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:2 _h Modbus 15364 Profibus 15364 CIP 160.1.2 ModbusTCP 15364 EtherCAT 303C:2 _h PROFINET 15364
_ERR_number	错误代码 读取该参数可将检测到的故障记录（故障级别，故障识别时刻，.....）读入缓存之中，然后就可以从该缓存中读出该故障的所有内容。 此外，还会自动将故障存储器的读指针切换到下一个故障记录。	- 0 - 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:1 _h Modbus 15362 Profibus 15362 CIP 160.1.1 ModbusTCP 15362 EtherCAT 303C:1 _h PROFINET 15362

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ERR_motor_I	检测到错误时的电机电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:9 _h Modbus 15378 Profibus 15378 CIP 160.1.9 ModbusTCP 15378 EtherCAT 303C:9 _h PROFINET 15378
_ERR_powerOn Ποη Ρωω	接通循环的数量	- 0 - 4294967295	UINT32 R/- - -	CANopen 303B:2 _h Modbus 15108 Profibus 15108 CIP 159.1.2 ModbusTCP 15108 EtherCAT 303B:2 _h PROFINET 15108
_ERR_qual	检测到的错误的辅助信息 该记录包含有与错误代码有关的错误辅助 信息。 示例：某个参数地址	- 0 - 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:4 _h Modbus 15368 Profibus 15368 CIP 160.1.4 ModbusTCP 15368 EtherCAT 303C:4 _h PROFINET 15368
_ERR_temp_dev	检测到错误时的设备温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 303C:B _h Modbus 15382 Profibus 15382 CIP 160.1.11 ModbusTCP 15382 EtherCAT 303C:B _h PROFINET 15382
_ERR_temp_ps	检测到错误时的输出级温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 303C:A _h Modbus 15380 Profibus 15380 CIP 160.1.10 ModbusTCP 15380 EtherCAT 303C:A _h PROFINET 15380
_ERR_time	检测到错误的时刻 以运行小时计数器为准	s 0 - 536870911	UINT32 R/- - -	CANopen 303C:3 _h Modbus 15366 Profibus 15366 CIP 160.1.3 ModbusTCP 15366 EtherCAT 303C:3 _h PROFINET 15366
_ERR_DCbus	检测到错误时的 DC 总线电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:7 _h Modbus 15374 Profibus 15374 CIP 160.1.7 ModbusTCP 15374 EtherCAT 303C:7 _h PROFINET 15374

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ERR_motor_v	检测到错误时的电机速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 303C:8 _h Modbus 15376 Profibus 15376 CIP 160.1.8 ModbusTCP 15376 EtherCAT 303C:8 _h PROFINET 15376
_ERR_enable_cycl	故障时间点输出级启用循环数 从施加电源（控制电压）之后至检测到故障时的输出级启用过程次数。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:5 _h Modbus 15370 Profibus 15370 CIP 160.1.5 ModbusTCP 15370 EtherCAT 303C:5 _h PROFINET 15370
_ERR_enable_time	启用输出级和检测到故障之间的时间	s - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:6 _h Modbus 15372 Profibus 15372 CIP 160.1.6 ModbusTCP 15372 EtherCAT 303C:6 _h PROFINET 15372
ERR_reset	复位故障存储器的指针 值1：将故障存储器指针设定在最早的故障记录上。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 303B:5 _h Modbus 15114 Profibus 15114 CIP 159.1.5 ModbusTCP 15114 EtherCAT 303B:5 _h PROFINET 15114
ERR_clear	清空故障存储器 值1：清除故障存储器中的记录 如果在读取时返回一个0，则表示删除操作已结束。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 1	UINT16 R/W - -	CANopen 303B:4 _h Modbus 15112 Profibus 15112 CIP 159.1.4 ModbusTCP 15112 EtherCAT 303B:4 _h PROFINET 15112

第10.4节 故障信息

本节包含了哪些内容？

本节包含了以下主题：

主题	页
故障信息的说明	417
故障信息表	418

故障信息的说明

描述

如果驱动放大器的监测功能识别到故障，驱动放大器会生成一条故障信息。通过故障代码识别每条故障信息。

为每条故障信息提供了以下信息：

- 错误代码
- 故障级别
- 故障说明
- 可能的原因
- 排除措施

故障信息区域

下表显示了故障代码按照区域的划分。

错误代码	窗格
E 1xxx	一般说明
E 2xxx	过电流
E 3xxx	电压
E 4xxx	温度
E 5xxx	硬件
E 6xxx	软件
E 7xxx	接口，布线
E 8xxx	现场总线
E Axxx	电机运转
E Bxxx	通信

故障信息的故障等级

故障信息分为以下故障级别：

故障级别	状态转变 ¹⁾	Error response	复位故障信息
0	-	运行未中止	“Fault Reset”功能
1	T11	通过“快速停止”停止运动	“Fault Reset”功能
2	T13、T14	通过“快速停止”停止运动，在电机停止时禁用输出级	“Fault Reset”功能
3	T13、T14	立即禁用输出级，不事先停止运动	“Fault Reset”功能
4	T13、T14	立即禁用输出级，不事先停止运动	关闭并重新启动

(1) 参见章节运行状态 (参见第 248 页)

故障信息表

按故障代码分类的故障信息表

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 1100	0	参数超出了允许的值域	输入的值超出了该参数的允许值域。	输入的值必须位于允许的值域之内。
E 1101	0	参数不存在	参数管理系统检测到错误：参数（索引）不存在。	请选择其他参数（索引）。
E 1102	0	参数不存在	参数管理系统检测到错误：参数（子索引）不存在。	请选择其他参数（子索引）。
E 1103	0	不允许写入该参数 (READ only)	写入访问 Read-Only 参数。	仅写入可写的参数。
E 1104	0	写入访问被拒绝（没有访问权限）	只能在专家模式下访问参数。	写入访问必须由专家完成。
E 1105	0	块上传/下载未初始化		
E 1106	0	当输出级处于启用状态时，不允许执行命令	当输出级处于启用状态时，不允许执行命令（运行状态 Operation Enabled 或 Quick Stop Active）。	禁用输出级，并重复执行命令。
E 1107	0	禁止访问其他接口	访问被其他通道占用（例如：调试软件已启用，同时通过现场总线进行访问尝试）。	检查阻碍访问的通道。
E 1108	0	文件无法上传：错误的文件 ID		
E 1109	1	停电后所保存的数据无效		
E 110A	0	检测到系统故障：无 Bootloader 可用		
E 110B	3	下载配置时检测到错误（辅助信息 = Modbus 寄存器地址） 参数_SigLatched Bit 30	检查参数时检测到错误（例如：运行模式 Profile Position 的给定速度大于最大允许的驱动放大器速度）。	错误辅助信息中的值给出了参数的 Modbus 寄存器地址，在该地址上检测到了初始化错误。
E 110D	1	进行出厂设置后，必须对驱动放大器进行基本配置。	“First Setup”(FSU) 未被执行或未被完全执行。	请执行 First Setup。
E 110E	0	某个需要重新启动驱动放大器的参数已被更改。	将仅由调试软件显示出来。参数更改后，必须关闭并重新启动驱动放大器。	重新启动驱动放大器，以启用参数的功能。 请查看参数一章，了解有关需要重启驱动放大器的参数的信息。
E 110F	0	功能在该设备规格下不可用	此类特殊的设备规格不支持这项功能或参数值。	请确保使用正确的设备规格，特别是电机型号、编码器型号、抱闸。
E 1110	0	错误的上传或下载文件 ID	特定的设备规格不支持这种类型的文件。	请确保使用正确的设备类型或正确的配置文件。
E 1111	0	文件传输未正确初始化	此前的文件传输被中断。	
E 1112	0	无法锁定配置	外部工具试图锁定用于上传或下载的驱动放大器配置。若其它工具已锁定了驱动放大器的配置，或者驱动放大器处于一个无法锁定的运行状态之中，则无法锁定配置。	
E 1113	0	未锁定系统以传输配置	外部工具试图在不锁定驱动放大器的情况下传输驱动放大器的配置。	
E 1114	4	配置的下载被中断 参数_SigLatched Bit 5	下载配置时检测到通信故障或外部工具存在错误。配置仅被部分传输到驱动放大器上，并且目前可能存在冲突。	请关闭并重新接通驱动放大器，尝试重新执行配置下载，或将驱动放大器复位至出厂设置。
E 1115	0	配置文件格式错误 参数_WarnLatched Bit 5	外部工具所下载的配置具有无效格式。	
E 1116	0	问询将被异步处理		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 1117	0	异步请求已被锁定	模块请求已被锁定，因为此模块正在处理其他请求。	
E 1118	0	配置数据与设备不兼容	配置数据含有其它设备的数据。	请检查设备类型和输出级的类型。
E 1119	0	数据长度错误，字节过多		
E 111A	0	数据长度错误，字节过少		
E 111B	4	下载配置时检测到错误 (辅助信息 = Modbus 寄存器地址)	下载配置时，有一个或多个配置值未被驱动放大器应用。	请确保配置文件有效，并检查配置文件与驱动放大器的型号和版本是否匹配。错误辅助信息中的值给出了参数的 Modbus 寄存器地址，在该地址上检测到了初始化错误。
E 111C	1	无法对比例的重新计算进行初始化	无法对某个参数进行初始化。	导致所检测错误的参数的地址，可以通过参数 <code>_PAR_ScalingError</code> 读取出来。
E 111D	3	使用用户定义单位重新计算参数时检测到错误后，无法恢复参数的初始状态。	驱动放大器曾有一个无效的配置。重新计算时检测到了一个错误。	请关闭并重新开启驱动放大器。由此可能能够识别出相关参数。根据要求更改参数值。开始重新计算前请确保，参数配置正确。
E 111E	1	无法启动数据组的重新计算	无法重新计算运行模式 Motion Sequence 的一个数据组。	造成此状态的参数地址和数据组编号，可以通过参数 <code>_PAR_ScalingError</code> 读取出来。
E 111F	1	无法重新计算。	无效的比例系数	请确保未给出任何不必要的比例系数。请使用其他比例系数。请在重新计算比例之前，使用用户定义单位重置参数。
E 1120	1	无法启动比例的重新计算	无法重新计算参数。	造成此状态的参数地址，可以通过参数 <code>_PAR_ScalingError</code> 读取出来。
E 1121	0	计算比例时步骤的顺序错误 (现场总线)。	初始化重新计算前已经启动了重新计算。	必须在启动重新计算前对重新计算进行初始化。
E 1122	0	无法启动比例的重新计算	比例的重新计算已激活。	等待完成正在进行的比例重新计算。
E 1123	0	无法更改参数	比例的重新计算已激活。	等待完成正在进行的比例重新计算。
E 1124	1	重新计算比例时超时	已经超出了初始化重新计算和启动重新计算之间的时间 (30秒)。	初始化重新计算后，必须在 30秒内启动重新计算。
E 1125	1	无法计算比例	位置、速度或加速度/减速度的比例系数超出了内部计算极限。	使用更改后的比例系数重新尝试。
E 1126	0	配置已被其他访问通道锁定。		关闭其他访问通道 (例如：调试软件的其他实例)
E 1127	0	接收到的密钥无效		
E 1128	0	要对固件实施生产测试，必须针对性地登录		
E 1129	0	测试步骤尚未启动		
E 112D	0	不支持沿配置	所选的捕获输入端不支持同时识别上升沿和下降沿。	将沿设置为“上升”或者“下降”。
E 112F	0	无法更改时间过滤器的设置	带有时间过滤器的位置捕获已处于激活状态。无法更改过滤器设置。	关闭位置捕获。
E 1130	0	参数设置错误	参数 <code>ENC_ModeOfMaEnc</code> 已被设置为 "Velocity And Position"。参数 <code>ErrorResp_PDifEncM</code> 已被设置为 "Error Class 1" 或 "Error Class 2"。这些设置的组合不允许使用。	将参数 <code>ErrorResp_PDifEncM</code> 设置为 "Error Class 3"。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 1300	3	STO 安全功能已启用 (STO_A, STO_B) 参数_SigLatched Bit 10	STO 安全功能已在运行状态 Operation Enabled 中被启用。	请确保 STO 安全功能输入端的布线正确，并且请执行 Fault Reset。
E 1301	4	STO_A 和 STO_B 电平不同 参数_SigLatched Bit 11	输入端 STO_A 和 STO_B 的电平相差超过 1 秒。	请确保，STO 安全功能输入端的布线正确。
E 1302	0	STO 安全功能已启用 (STO_A, STO_B) 参数_WarnLatched Bit 10	STO 安全功能已在输出级禁用时被启用。	请确保，STO 安全功能输入端的布线正确。
E 1310	2	外部参比量信号频率过高 参数_SigLatched Bit 28	外部参比量信号 (A/B信号、P/D 信号或 CW/CCW) 的频率高于允许的数值。	请检查外部参比量信号的频率。请检查运行模式“Electronic Gear”下的传动系数。
E 1311	0	无法配置所选的信号输入功能或信号输出功能	在已启用的运行模式中，无法使用所选的信号输入功能或信号输出功能。	请选择其它功能或更改运行模式。
E 1312	0	未为信号输入功能定义限位开关信号或基准开关信号	基准点定位运行需要限位开关。未给输入端分配限位开关。	请给正向限位开关 (Positive Limit Switch)、反向限位开关 (Negative Limit Switch) 以及基准开关 (Reference Switch) 分配信号输入功能。
E 1313	0	该信号输入功能无法使用已配置的去抖动时间	该输入端的信号输入功能不支持所选的去抖动时间。	请将去抖动时间设为一个有效值。
E 1314	4	至少有两个信号输入端具有相同的信号输入功能。	至少有两个信号输入端具有相同的信号输入功能。	重新配置输入端。
E 1315	0	参比量信号的频率过高。 参数_WarnLatched Bit 28	脉冲信号 (A/B、脉冲/方向、CW/CCW) 的频率超出给定的范围。接收到的脉冲可能会丢失。	根据驱动放大器的输入频率调整参比量信号的频率。此外，还必须根据应用要求 (位置精度和速度) 调整运行模式“Electronic Gear”的传动系数。
E 1316	1	目前无法通过信号输入端进行位置捕获 参数_SigLatched Bit 28	已经使用了位置捕获。	
E 1317	0	接口 PTI 的干扰耦合 参数_WarnLatched Bit 28	检测到了干扰脉冲或不允许的脉冲沿过渡 (A 信号和 B 信号同时)。	请检查电缆规格、屏蔽连接和电磁兼容性。
E 1318	0	所选的模拟输入端的使用方式不可行。	至少有两个模拟输入端配置了相同的使用方式。	重新配置模拟输入端。
E 1501	4	检测到系统故障： DriveCom 状态机的状态不确定		
E 1502	4	检测到系统故障：HWL Low-Level 状态机的状态不确定		
E 1503	1	已通过现场总线触发 Quick Stop	已通过现场总线触发 Quick Stop。Quick Stop 的选项编码已被设置为 -1 或 -2，这将导致驱动放大器进入运行状态 9 Fault，而不是运行状态 7 Quick Stop Active。	
E 1600	0	示波器：没有其它数据可用		
E 1601	0	示波器：参数设定不完整		
E 1602	0	示波器：触发器变量未定义		
E 1606	0	记录尚处于激活状态		
E 1607	0	记录：未定义触发器		
E 1608	0	记录：触发器选项无效		
E 1609	0	记录：未选择通道		
E 160A	0	记录：没有数据可用		
E 160B	0	无法记录参数		
E 160C	1	自动整定：转动惯量超出了允许范围	负载转动惯量过高。	请检查系统是否能够自由移动。请检查负荷。请使用不同尺寸的设备。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 160E	1	自动整定：无法启动测试运动		
E 160F	1	自动整定：无法启用输出级	在运行状态 Ready to Switch On 中未启动自动整定。	当驱动放大器处于运行状态 Ready to Switch On 中时，启动自动整定。
E 1610	1	自动整定：处理已停止	自动整定已通过用户命令结束，或者由于在驱动放大器中检测到的错误已被中断（参见故障存储器中的附加故障信息，例如：DC 总线欠电压，限位开关已触发）	排除停止的原因并重新启动自动整定。
E 1611	1	检测到系统故障：进行自动整定时无法写入参数（辅助信息 = Modbus 寄存器地址）		
E 1612	1	检测到系统故障：进行自动整定时无法读取参数		
E 1613	1	自动整定：已超出最大允许运动范围 参数_SigLatched Bit 2	自动整定时，有运动超出了设定的运动范围。	增加运动范围的值或者通过 AT_DIS = 0 禁用运动范围的监测。
E 1614	0	自动整定：已启用	自动整定已被同时启动两次，或者自动整定期间自动整定参数发生更改（参数 AT_dis 和 AT_dir）。	等待至自动整定结束并重新启动自动整定。
E 1615	0	自动整定：只要自动整定处于启用状态，就无法更改此参数	参数 AT_gain 或 AT_J 将在自动整定时被写入。	等待自动整定结束，然后更改参数。
E 1617	1	自动整定：摩擦力矩或负载力矩过高	已达到最大电流（参数 CTRL_I_max）。	请检查系统是否能够自由移动。请检查负荷。请使用不同尺寸的设备。
E 1618	1	自动整定：优化已中断	内部自动整定过程未结束；位置偏差可能过高。	请参见故障存储器中关于故障的辅助信息。
E 1619	0	自动整定：参数 AT_n_ref 中的速度突变不够	参数 AT_n_ref < 2 * AT_n_tolerance。 驱动放大器只在首次速度突变时进行检查。	请更改参数 AT_n_ref 或 AT_n_tolerance，以便达到需要的状态。
E 1620	1	自动整定：负载力矩过高	产品尺寸不适合机器负载。识别出的机器转动惯量与电机转动惯量相比过高。	减小负荷，检查尺寸。
E 1621	1	检测到系统故障：计算错误		
E 1622	0	自动整定：无法执行自动整定	只有在未启用任何运行模式的情况下，才能执行自动整定。	结束启用的运行模式或禁用输出级。
E 1623	1	自动整定：通过停止请求中断自动整定	只有在未启用任何运行模式的情况下，才能执行自动整定。	结束启用的运行模式或禁用输出级。
E 1A00	0	检测到系统故障：FIFO 存储器溢出		
E 1A01	3	电机已更换（其它电机型号） 参数_SigLatched Bit 16	识别出的电机并非此前识别出的电机。	确认更换。
E 1A03	4	检测到系统故障：硬件和固件不匹配		
E 1B00	3	检测到系统故障：电机和输出级参数错误 参数_SigLatched Bit 30	设备的非瞬时存储器中的制造商参数值（数据）错误。	更换设备。
E 1B02	3	目标值过高。 参数_SigLatched Bit 30		
E 1B04	2	编码器模拟的分辨率过高，最大速度过高 参数_SigLatched Bit 30	参数 CTRL_v_max 中的值或编码器模拟的分辨率 ESIM_scale 过高。	降低编码器模拟的分辨率或参数 CTRL_v_max 中的最大速度。
E 1B05	2	转换参数时检测到错误 参数_SigLatched Bit 30		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 1B06	3	不能启动 Wake & Shake。 参数_SigLatched Bit 30	Wake & Shake 开始启动时电机速度过高。	检查当 Wake & Shake 开始启动时电机是否处于停止状态。
E 1B07	0	Wake & Shake 结束时电机速度过高。	当 Wake & Shake 结束时电机不在停止状态。根据机械系统的不同，在 Wake & Shake 时计算出的整流换向偏移可能有错。	请检查机械系统。
E 1B08	3	Wake & Shake 的位置差异太大。	输入的电机数据不正确（尤其是电机电阻、电机转动惯量（旋转电机）或电机质量（直线电动机））。 参数 WakeAndShakeGain 中的设置不正确。	检查电机数据。 检查参数 WakeAndShakeGain 的设置。
E 1B09	0	已通过 I2t 监测降低 Wake & Shake 时的额定电流。	在 Wake & Shake 时使用的电流过大。	
E 1B0A	0	Wake & Shake 的额定电流对所用的输出级而言可能过大。	将以电机的额定电流执行 Wake & Shake。当电机的额定电流高于输出级的额定电流时，可能会通过输出级的 I2t 监控减小在 Wake & Shake 使用的电流。	
E 1B0B	1	开始确定整流换向偏移时，运行状态必须为 Ready To Switch On。		将驱动放大器置于运行状态 Ready To Switch On，然后重新开始确定整流换向偏移。
E 1B0C	3	电机的速度过高。		
E 1B0D	3	由 Velocity Observer 测得的速度值太高	通过 Velocity Observer 计算的系统惯性不正确。 Velocity Observer 的动力不正确。 运行期间，系统惯性发生变化。在这种情况下，无法使用 Velocity Observer 运行，必须禁用 Velocity Observer。	通过参数 CTRL_SpdObsDyn 更改 Velocity Observer 的动力。 通过参数 CTRL_SpdObsInert 来改变用于 Velocity Observer 计算的系统惯性。 若检测到的错误继续存在，则禁用 Velocity Observer。
E 1B0E	3	结束 Wake & Shake 时不能确定整流换向角度。	输入的电机数据不正确（例如：电机电阻、电机转动惯量（旋转电机）或电机质量（直线电动机））。 参数 WakeAndShakeGain 中的设置不正确。 抱闸布线不正确（若存在）。	请检查电机数据。 检查参数 WakeAndShakeGain 的设置。 确保抱闸布线正确。
E 1B0F	3	速度偏差过大		
E 2300	3	输出级过电流 参数_SigLatched Bit 27	电机短路及输出级被禁用。 电机相线接错。	确保电机的电源连接正确。
E 2301	3	制动电阻过电流 参数_SigLatched Bit 27	制动电阻短路	使用内部制动电阻时，请联系技术支持部门。 使用外部制动电阻时，请确保制动电阻的布线和尺寸正确。
E 3100	par.	电源不存在、欠电压或过电压 参数_SigLatched Bit 15	相位缺少持续时间超过 50 ms。 电源电压不在有效范围内。 电源频率不在有效范围内。	确保供电电源的电压与技术参数相符。
E 3200	3	DC 总线过电压 参数_SigLatched Bit 14	减速时的反馈过高。	检查减速斜坡，检查驱动器和制动电阻的尺寸。
E 3201	3	DC 总线欠电压（断电阈值） 参数_SigLatched Bit 13	电源电压损耗，电压供给差。	保证电源供给。
E 3202	2	DC 总线欠电压（Quick-Stop 阈值） 参数_SigLatched Bit 13	电源电压损耗，电压供给差。	保证电源供给。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 3206	0	DC 总线欠电压、电源不存在、欠电压或过电压 参数_WarnLatched Bit 13	相位缺少持续时间超过 50 ms。 电源电压不在有效范围内。 电源频率不在有效范围内。 电源电压和参数 MON_MainsVolt 的设置不一致 (示例：电源电压为 230 V，MON_MainsVolt 被设置为 115 V)。	确保供电电源的电压与技术参数相符。 检查已降低的电源电压的参数设置。
E 3300	0	电机的绕组电压小于驱动放大器的供电电压。	若电机的绕组电压小于驱动放大器的供电电压，则可能会导致电波过高。	检查电机温度。温度过高时，使用绕组电压更高的电机或者电源电压更低的驱动放大器。
E 4100	3	输出级过热 参数_SigLatched Bit 18	晶体管过热：环境温度过高，风扇故障，灰尘。	检查风扇，提高控制柜的散热性能。
E 4101	0	输出级过热 参数_WarnLatched Bit 18	晶体管过热：环境温度过高，风扇故障，灰尘。	检查风扇，提高控制柜的散热性能。
E 4102	0	电源输出级过载 (I2t) 参数_WarnLatched Bit 30	电流长时间超出标称值。	检查尺寸，减小循环周期。
E 4200	3	设备过热 参数_SigLatched Bit 18	环境温度过高或者由于例如灰尘导致散热性能下降。	提高控制柜的散热性能。 若安装了风扇，则请确保风扇的功能正常。 请在控制柜中安装一个风扇。 请提高设备背面到控制柜的导热性。
E 4300	2	电机过热 参数_SigLatched Bit 17	环境温度过高。 接通时间过高。 电机安装不正确 (隔热)。 电机过载。	检查电机安装情况：热必须通过安装表面排出。 降低环境温度。 保证通风。
E 4301	0	电机过热 参数_WarnLatched Bit 17	环境温度过高。 接通时间过高。 电机安装不正确 (隔热)。 电机过载。	检查电机安装情况：热必须通过安装表面排出。 降低环境温度。 保证通风。
E 4302	0	电机过载 (I2t) 参数_WarnLatched Bit 31	电流长时间超出标称值。	请检查系统是否能够自由移动。 请检查负荷。 必要时使用不同尺寸的电机。
E 4303	0	未监控电机温度	温度参数 (在电机的电子铭牌，编码器的非瞬时存储器中) 不可用或无效；参数 A12 等于 0。	请与技术支持部门联系。 更换电机。
E 4304	0	编码器不支持电机温度监控		
E 4402	0	制动电阻过载 (I2t > 75%) 参数_WarnLatched Bit 29	馈回的能量过高。 外部负载过高。 电机的速度过高。 减速度值过高。 制动电阻不够用。	降低负载、速度、减速度。 请确保制动电阻有足够大的设计容量。
E 4403	par.	制动电阻过载 (I2t > 100%)	馈回的能量过高。 外部负载过高。 电机的速度过高。 减速度值过高。 制动电阻不够用。	降低负载、速度、减速度。 请确保制动电阻有足够大的设计容量。
E 4404	0	制动电阻的晶体管过载 参数_WarnLatched Bit 28	馈回的能量过高。 外部负载过高。 减速度值过高。	降低负载和/或减速度。
E 5101	0	Modbus 电压供给不足		
E 5102	4	电机编码器电源电压 参数_SigLatched Bit 16	编码器的电压供给不在允许的范围 8 V 至 12 V 内。	更换设备。 请与技术支持部门联系。
E 5200	4	检测到电机和编码器之间的连接存在错误 参数_SigLatched Bit 16	编码器电缆不正确或电缆未连接，电磁兼容性。	请检查电缆连接和电缆屏蔽情况。
E 5201	4	检测到与电机编码器的通信故障 参数_SigLatched Bit 16		请检查电缆连接和电缆屏蔽情况。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 5202	4	不支持电机编码器 参数_SigLatched Bit 16	连接了不兼容的编码器。	请确保使用合适的编码器。
E 5203	4	检测到电机编码器连接故障 参数_SigLatched Bit 16		
E 5204	3	与电机编码器的连接丢失 参数_SigLatched Bit 16	编码器电缆 (通信已被中断) 。	请检查电缆连接
E 5206	0	检测到编码器通信故障 参数_WarnLatched Bit 16	通信受到干扰，电磁兼容性。	请检查电缆规格、屏蔽连接和电磁兼容性。
E 5207	1	不支持该功能	硬件修订版本不支持此功能。	
E 5302	4	电机需要输出级不支持的 PWM 频率 (16 kHz)。	所连的电机只能在 16 kHz 的 PWM 频率下工作 (电机电子铭牌中的记录)。但是，输出级不支持该 PWM 频率。	使用以 8 kHz 的 PWM 频率工作的电机。
E 5430	4	检测到系统故障： EEPROM 读取错误 参数_SigLatched Bit 29		
E 5431	3	系统故障：EEPROM 写入错误 参数_SigLatched Bit 29		
E 5432	3	系统故障：EEPROM 状态机 参数_SigLatched Bit 29		
E 5433	3	系统故障：EEPROM 地址错误 参数_SigLatched Bit 29		
E 5434	3	系统故障：EEPROM 错误的 数据长度 参数_SigLatched Bit 29		
E 5435	4	系统故障：EEPROM 未格式 化 参数_SigLatched Bit 29		
E 5436	4	系统故障：EEPROM 不兼容 结构 参数_SigLatched Bit 29		
E 5437	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (制造 商数据) 参数_SigLatched Bit 29		
E 5438	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (用户 参数) 参数_SigLatched Bit 29		
E 5439	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (现场 总线参数) 参数_SigLatched Bit 29		
E 543B	4	检测到系统故障：没有有效 的制造商数据 参数_SigLatched Bit 29		
E 543E	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (Nolnit 参数) 参数_SigLatched Bit 29		
E 543F	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (电机 参数) 参数_SigLatched Bit 29		
E 5441	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 (全局 控制回路参数组) 参数_SigLatched Bit 29		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 5442	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（控制回路参数组 1） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5443	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（控制回路参数组 2） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5444	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（NoReset 参数） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5445	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（硬件信息） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5446	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（用于停电数据） 参数_SigLatched Bit 29	内部 EEPROM 功能不正常。	重启驱动器。若此故障继续存在，请与技术支持部门联系。
E 5447	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（运行模式 Motion Sequence 数据组） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5448	2	检测到系统故障：存储卡通信故障 参数_SigLatched Bit 20		
E 5449	2	检测到系统故障：存储卡总线被占用 参数_SigLatched Bit 20		
E 544A	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（管理数据） 参数_SigLatched Bit 29		
E 544B	4	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（DeviceNet 数据） 参数_SigLatched Bit 29		
E 544C	4	检测到系统故障： EEPROM 有写保护 参数_SigLatched Bit 29		
E 544D	2	检测到系统故障：存储卡 参数_SigLatched Bit 20	最后到存储卡上的保存过程可能未成功或者存储卡的功能不正常。	再次保存数据。 更换存储卡。
E 544E	2	检测到系统故障：存储卡 参数_SigLatched Bit 20	最后到存储卡上的保存过程可能未成功或者存储卡的功能不正常。	再次保存数据。 更换存储卡。
E 544F	2	检测到系统故障：存储卡 参数_SigLatched Bit 20	最后到存储卡上的保存过程可能未成功或者存储卡的功能不正常。	再次保存数据。 更换存储卡。
E 5451	0	检测到系统故障：无存储卡可用 参数_WarnLatched Bit 20		
E 5452	2	检测到系统故障：存储卡和设备中的数据不匹配 参数_SigLatched Bit 20	设备型号不同。 输出级型号不同。 存储卡上的数据与设备固件版本不匹配。	
E 5453	2	检测到系统故障：存储卡上的数据不兼容 参数_SigLatched Bit 20		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 5454	2	检测到系统故障：识别出的存储卡的存储空间不足 参数_SigLatched Bit 20		
E 5455	2	检测到系统故障：存储卡未格式化 参数_SigLatched Bit 20		通过 HMI 上的“dtoc”(drive-to-card) 命令更新存储卡。
E 5456	1	检测到系统故障：存储卡有写保护 参数_SigLatched Bit 20	存储卡有写保护。	移除存储卡或通过 HMI 取消写保护。
E 5457	2	检测到系统故障：存储卡不兼容 参数_SigLatched Bit 20	存储卡容量不足。	更换存储卡。
E 5462	0	通过设备隐式说明了存储卡 参数_WarnLatched Bit 20	存储卡内容和 EEPROM 内容不同。	
E 5468	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（设备名称） 参数_SigLatched Bit 29		
E 5469	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（SNMP 信息） 参数_SigLatched Bit 29		
E 546A	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误 参数_SigLatched Bit 29		
E 546B	3	检测到系统故障： EEPROM 校验和错误（LLDP MIB 数据） 参数_SigLatched Bit 29		
E 546C	0	EEPROM 文件不可用		
E 5500	3	检测到系统故障：数据传输超时		
E 5501	4	检测到系统故障：接收到的 Toggle-Bit 不适用	安全模块 eSM 软件看门狗 (CPU_A)	
E 5502	2	检测到系统故障：读取/写入请求超时		
E 5503	2	检测到系统故障：发出读取/写入请求时的反应无效		
E 5504	4	检测到系统故障：安全模块不可用		
E 5505	4	检测到系统故障：不确定的安全模块类型		
E 5506	1	写入访问时检测到错误（辅助信息 = 详细的错误代码）		
E 5507	3	Fault Reset 未被安全模块 eSM 处理。	安全模块 eSM 无法处理 Fault Reset，例如因为尚有一个故障响应正被处理。	重新执行 Fault Reset。
E 5600	3	检测到电机连接相位错误 参数_SigLatched Bit 26	电机相线缺失。	请检查电机相线的连接情况。
E 5603	3	发现整流换向出错 参数_SigLatched Bit 26	电机电缆的布线错误。由于干扰耦合，编码器信号丢失。负载力矩高于电机转矩。编码器的 EEPROM 含有无效数据（编码器的相位差不正确）。电机未调准。	请检查电机相线和编码器布线。请检查电磁兼容性，确保接地和屏蔽连接正确。请使用尺寸符合负载力矩的电机。请检查电机数据。请与技术支持部门联系。
E 6102	4	检测到系统故障：内部软件错误 参数_SigLatched Bit 30		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 6103	4	检测到系统故障：系统堆栈溢出 参数_SigLatched Bit 31		
E 6104	0	检测到系统故障：除数为 0 (内部)		
E 6105	0	检测到系统故障：32 位运算时溢出 (内部)		
E 6106	4	检测到系统故障：数据接口大小不适合 参数_SigLatched Bit 30		
E 6107	0	参数超出值域 (检测到计算错误)		
E 6108	0	功能不可用		
E 6109	0	检测到系统故障：内部范围超出		
E 610A	2	检测到系统故障：计算得出的值无法作为 32 位数值表示		
E 610D	0	检测到选定参数中有错误	选择了错误的参数值。	请检查需要写入的参数值。
E 610E	4	检测到系统故障：24 VDC 低于关断电压阈值		
E 610F	4	检测到系统故障：缺少内部 Timer 基础 (Timer0) 参数_SigLatched Bit 30		
E 6111	2	检测到系统故障：内存范围已锁定 参数_SigLatched Bit 30		
E 6112	2	检测到系统故障：无存储器 参数_SigLatched Bit 30		
E 6113	1	检测到系统故障：计算得出的值无法作为 16 位数值表示		
E 6114	4	检测到系统故障：禁止从 Interrupt-Service-Routine 调用功能	编程错误	
E 6117	0	无法手动打开抱闸。	无法手动打开抱闸，因为其仍处于手动关闭状态。	请先将手动关闭抱闸切换为“自动”，然后再手动打开抱闸。
E 7100	4	检测到系统故障：输出级数据无效 参数_SigLatched Bit 30	设备中保存的输出级数据不正确 (CRC 错误)，检测到内部存储器数据存在错误。	请与技术支持部门联系或更换设备。
E 7110	2	检测到系统故障：内部制动电阻	内部制动电阻功能不正常或未连接。	请与技术支持部门联系。
E 7111	0	无法更改参数值，因为外部制动电阻处于激活状态。	虽然外部制动电阻处于激活状态，仍然尝试更改 RESext_ton、RESext_P 或 RESext_R 中某个参数的值，外部制动电阻则不得处于激活状态。	若要更改 RESext_ton、RESext_P 或 RESext_R 中某个参数的值，外部制动电阻则不得处于激活状态。
E 7112	2	未连接外部制动电阻	外部制动电阻已激活 (参数 RESint_ext)，但是未检测到外部制动电阻。	请检查外部制动电阻的布线。请确保电阻值正确。
E 7120	4	无效的电机数据 参数_SigLatched Bit 16	电机数据错误 (CRC 不正确)	请与技术支持部门联系或更换电机。
E 7121	2	检测到系统故障：电机编码器通信 参数_SigLatched Bit 16	电磁兼容性，详细的信息，请查看含有编码器错误编码的故障存储器。	请与技术支持部门联系。
E 7122	4	无效的电机数据 参数_SigLatched Bit 30	编码器中保存的电机数据不正确，检测到内部存储器数据存在错误。	请与技术支持部门联系或更换电机。
E 7124	4	检测到系统故障：电机编码器功能不正常 参数_SigLatched Bit 16		请与技术支持部门联系或更换电机。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7125	4	检测到系统故障：用户数据长度过大 参数_SigLatched Bit 16		
E 7129	0	检测到系统故障：电机编码器 参数_WarnLatched Bit 16		
E 712C	0	检测到系统故障：无法与编码器通信 参数_WarnLatched Bit 16		
E 712D	4	未找到电机的电子铭牌 参数_SigLatched Bit 16	电机数据错误 (CRC 不正确)。电机无电子铭牌 (例如：SER 电机)	请与技术支持部门联系或更换电机。
E 712F	0	无电子电机铭牌的数据段		
E 7132	0	检测到系统故障：无法写入电机配置		
E 7133	0	无法写入电机配置		
E 7134	4	电机配置不完整 参数_SigLatched Bit 16		
E 7135	4	不支持该格式 参数_SigLatched Bit 16		
E 7136	4	用参数 MotEnctype 选择的编码器类型不正确 参数_SigLatched Bit 16		
E 7137	4	对电机配置进行内部换算时检测到错误 参数_SigLatched Bit 16		
E 7138	4	电机配置参数超出了允许的值域 参数_SigLatched Bit 16		
E 7139	0	编码器偏移量：编码器中的数据段有错误。		
E 713A	3	尚未确定第三方电机编码器的调整值。 参数_SigLatched Bit 16		
E 7200	4	检测到系统故障：生产时校准模拟/数字转换器 / BLE 文件错误 参数_SigLatched Bit 30		
E 7320	4	检测到系统故障：编码器参数无效 参数_SigLatched Bit 16	未在工厂中对连接编码器或电机编码器的通信通道 (Hiperface) 上的干扰耦合进行参数设置。	请与技术支持部门联系。
E 7321	3	从编码器中读取绝对位置时超时 参数_SigLatched Bit 16	连接编码器或电机编码器的通信通道 (Hiperface) 上的干扰耦合功能不正常。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接或者请更换电机。
E 7327	0	已设定 Hiperface 答复中的错误 Bit 参数_WarnLatched Bit 16	电磁兼容性不够。	请检查布线 (电缆屏蔽)。
E 7328	4	电机编码器：位置评估时检测到错误 参数_SigLatched Bit 16	编码器检测到了错误的位置评估。	请与技术支持部门联系或更换电机。
E 7329	0	电机编码器信号“警告” 参数_WarnLatched Bit 16	EMC.	请与技术支持部门联系或更换电机。
E 7330	4	检测到系统故障：电机编码器 (Hiperface) 参数_SigLatched Bit 16		请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 7331	4	检测到系统故障：电机编码器初始化 参数_SigLatched Bit 30		请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7335	0	与电机编码器的通信激活参数_WarnLatched Bit 16	正在处理命令或者通信可能受到干扰（电磁兼容性）。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 733F	4	编码器模拟信号的幅度过小 参数_SigLatched Bit 16	编码器布线不正确。 编码器未连接。 对编码器信号的电磁兼容性干扰耦合（屏蔽连接、接线等）	
E 7340	3	绝对位置的读取已中断 参数_SigLatched Bit 16	至编码器的通信通道 (Hiperface) 上的干扰耦合。 电机编码器功能不正常。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接，更换电机。
E 7341	0	编码器过热 参数_WarnLatched Bit 16	已经超过了允许的最大负载率。 未正确安装电机，例如热隔绝。 电机已锁止，从而导致其所消耗的电流比正常条件下更多。 环境温度过高。	降低负载率，例如减小加速度。 注意辅助冷却，例如通过使用风扇。 安装电机，以提高热传导性。 使用不同尺寸的驱动放大器或电机。 请更换电机。
E 7342	2	编码器过热 参数_SigLatched Bit 16	已经超过了允许的最大负载率。 未正确安装电机，例如热隔绝。 电机已锁止，从而导致其所消耗的电流比正常条件下更多。 环境温度过高。	降低负载率，例如减小加速度。 注意辅助冷却，例如通过使用风扇。 安装电机，以提高热传导性。 使用不同尺寸的驱动放大器或电机。 请更换电机。
E 7343	0	绝对位置和增量位置之间存在差异 参数_WarnLatched Bit 16	- 对编码器的电磁兼容性干扰耦合 - 电机编码器功能不正常。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接，更换电机。
E 7344	3	绝对位置和增量位置之间存在差异 参数_SigLatched Bit 16	- 对编码器的电磁兼容性干扰耦合 - 电机编码器功能不正常。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接，更换电机。
E 7345	0	编码器模拟信号的幅度过大，模拟数字转换的极限值被超出	对编码器信号的电磁兼容性干扰耦合（屏蔽连接、布线等） 编码器功能不正常。	请检查布线和屏蔽连接。 请更换编码器。
E 7346	4	检测到系统故障：编码器未就绪 参数_SigLatched Bit 16		请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 7347	0	检测到系统故障：无法执行位置初始化	对模拟和数字编码器信号的干扰耦合。	请降低对编码器信号的干扰耦合，请检查屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 7348	3	读取编码器温度超时 参数_SigLatched Bit 16	编码器无温度传感器，编码器通信错误。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 7349	0	绝对编码器相和模拟编码器相之间存在差异	对模拟编码器信号的干扰耦合。 编码器功能不正常。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 更换电机。 请与技术支持部门联系。
E 734A	3	编码器模拟信号的幅度过大或被切断 参数_SigLatched Bit 16	编码器布线不正确。 编码器的硬件接口失灵。	
E 734B	0	模拟编码器的位置信号评估不正确 参数_WarnLatched Bit 16	编码器布线不正确。 编码器的硬件接口失灵。	
E 734C	par.	检测到准绝对位置存在错误 参数_SigLatched Bit 16	驱动放大器处于关闭状态期间，电机轴可能曾发生转动。 在允许的电机轴运动范围之外发现准绝对位置。	当准绝对位置功能处于激活状态时，仅允许在电机停止状态下关闭驱动放大器，驱动放大器处于关闭状态期间，勿使电机轴运动。
E 734D	0	标志脉冲不可用于编码器 参数_WarnLatched Bit 16		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 734E	4	检测到编码器的模拟信号存在错误 参数_SigLatched Bit 16	编码器连接不正确。 对编码器信号的电磁兼容性干扰耦合（屏蔽连接、布线等）机械问题。	请检查编码器电缆的布线和屏蔽连接。 请与技术支持部门联系。
E 7500	0	RS485/Modbus：检测到溢出错误 参数_WarnLatched Bit 5	电磁兼容性，布线。	请检查电缆。
E 7501	0	RS485/Modbus：检测到成帧误差 参数_WarnLatched Bit 5	电磁兼容性，布线。	请检查电缆。
E 7502	0	RS485/Modbus：检测到奇偶校验错误 参数_WarnLatched Bit 5	电磁兼容性，布线。	请检查电缆。
E 7503	0	RS485/Modbus：检测到接收故障 参数_WarnLatched Bit 5	电磁兼容性，布线。	请检查电缆。
E 7601	4	检测到系统故障：不确定的编码器类型 参数_SigLatched Bit 22		
E 7602	4	检测到配置错误：编码器模块和所选的机器编码器类型不匹配 参数_SigLatched Bit 22		
E 7603	4	检测到配置错误：编码器模块和所选的电机编码器类型不匹配 参数_SigLatched Bit 22		
E 7604	4	检测到配置错误：编码器模块已完成参数设置，但未检测到编码器模块 参数_SigLatched Bit 22		
E 7605	4	检测到配置错误：未给编码器模块选择电机编码器类型 参数_SigLatched Bit 22		
E 7606	4	检测到配置错误：未给编码器模块选择机器编码器类型 参数_SigLatched Bit 22		
E 7607	4	无法检测到编码器模块 参数_SigLatched Bit 22	编码器模块不确定。	请使用许用的编码器模块。
E 7608	4	编码器模块电源供给过电流 参数_SigLatched Bit 22	插头或编码器电缆短路。 - 编码器错误或功能失灵	
E 7609	4	编码器未连接在编码器模块上。 参数_SigLatched Bit 22	插头未连接到模块上或者未连接到电机/编码器上。 编码器电缆错误或者失灵。	
E 760A	3	插槽 2 中编码器模块缺失。 参数_SigLatched Bit 22	模块已被移除或者功能不正常。	
E 760C	2	超出了最大编码器频率 参数_SigLatched Bit 22	速度对编码器而言过高。	
E 760D	4	检测到配置错误：编码器模块的使用不正确 参数_SigLatched Bit 22	参数 ENC2_usage 中的值不正确。	
E 760E	2	位置评估错误（识别信号时检测到错误） 参数_SigLatched Bit 22	对编码器信号的电磁兼容性干扰耦合	请检查布线和电缆屏蔽。
E 760F	0	位置评估错误（检测到干扰耦合） 参数_WarnLatched Bit 22	对编码器信号的电磁兼容性干扰耦合	请检查布线和电缆屏蔽。
E 7610	0	旋转变压器：位置跟踪遗失，位置不准确 参数_WarnLatched Bit 22	- 电机的速度过高。 加速度过高。	- 降低速度。 降低加速度。 降低旋转变压器的分辨率。 降低旋转变压器的激励频率。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7611	2	旋转变压器：信号衰减，位置不准确 参数_SigLatched Bit 22	旋转变压器功能不正常。 对旋转变压器信号的干扰耦合 旋转变压器电缆过长。	更换旋转变压器。 请检查旋转变压器电缆：布线和屏蔽连接。 其它信息字节： D5：正弦输入/余弦输入超过了 DOS Out Of Range 的阈值。 D4：正弦输入/余弦输入超出了 DOS Mismatch 的阈值。
E 7612	3	旋转变压器：信号损失，位置不可靠 参数_SigLatched Bit 22	旋转变压器功能不正常。 旋转变压器布线不正确。 对旋转变压器信号的强烈干扰耦合。 旋转变压器不适合于驱动放大器。 变压比参数不正确。	请检查旋转变压器电缆：布线和屏蔽连接。 更换旋转变压器。 其它信息字节： D7：正弦/余弦输入端已被限幅 D6：正弦/余弦输入端低于 LOS 阈值。
E 7613	3	旋转变压器：对信号通信的干扰耦合 参数_SigLatched Bit 22	对旋转变压器信号的干扰耦合	请检查旋转变压器电缆：布线和屏蔽连接。
E 7614	3	给旋转变压器供电时检测到错误。 参数_SigLatched Bit 22	旋转变压器未正确连接。	请检查旋转变压器电缆。
E 7615	3	检测到系统故障：RES 编码器模块未准备好进行位置评估 参数_SigLatched Bit 22	EMC.	请检查旋转变压器电缆。
E 7616	3	检测到系统故障：旋转变压器超时 参数_SigLatched Bit 22		更换编码器模块。
E 7617	1	旋转变压器的速度过高。 参数_SigLatched Bit 22	电机的速度过高。	降低电机速度。
E 7618	4	检测到编码器 2 霍尔传感器故障 参数_SigLatched Bit 22	布线不正确或者编码器 2 霍尔传感器的信号电缆失灵。	请检查编码器电缆。
E 7619	4	模块与编码器之间的通信不正确 参数_SigLatched Bit 22	编码器布线/调准或编码器参数的设置不正确（示例：为 SSI 编码器所设置的参数 ENCDigSSICoding 不正确）。	请检查编码器电缆：布线和屏蔽连接。请检查编码器的参数设置。请检查编码器的调准。
E 761A	0	模块与编码器之间的通信不正确 参数_WarnLatched Bit 22	编码器布线不正确。	请检查编码器电缆：布线和屏蔽连接。
E 761B	4	不支持连接的 EnDat 编码器类型 参数_SigLatched Bit 22		请使用支持的 EnDat 编码器。
E 761C	4	检测到配置错误：SSI 编码器参数设置无效 参数_SigLatched Bit 22	参数 ENCDigSSIResSgl 或 ENCDigSSIResMult 的数值不正确。	
E 761D	2	超过了编码器的最大速度 参数_SigLatched Bit 22	速度对编码器而言过高。对于 SSI 或 EnDat2.2 而言，检测到的编码器通信故障也可能造成此错误。	
E 761E	2	编码器模块过热 参数_SigLatched Bit 22	环境温度过高。	改善控制柜散热。
E 761F	2	进行位置评估时检测到错误（AB 编码器信号） 参数_SigLatched Bit 22	无同步信号。	
E 7620	4	检测到 EnDat 编码器数据中存在校验和错误 参数_SigLatched Bit 22		
E 7621	1	运行时间补偿未成功 参数_SigLatched Bit 22		请检查编码器电缆：布线和屏蔽连接。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7622	0	旋转变压器超时 参数_WarnLatched Bit 22	识别出系统故障.	更换编码器模块。
E 7623	0	编码器绝对信号不可用 参数_WarnLatched Bit 22	在 ENC_abs_Source 所规定的输入端上无可用编码器。	请检查布线，请检查编码器。请更改参数 ENC_abs_source 的值。
E 7624	0	无法设置编码器 2 的绝对位置。 参数_WarnLatched Bit 22	未连接编码器或者编码器不支持绝对位置的设置。	请使用支持通过 ENC2_setpabs 直接设定绝对位置的编码器。
E 7625	0	无法设定编码器 1 的绝对位置。 参数_WarnLatched Bit 22	编码器 1 的输入端上未连接编码器。	请先在编码器 1 的输入端上连接一个编码器，然后再通过 ENC1_abs_pos 直接设定绝对位置。
E 7626	4	进行编码器标度时检测到溢出错误 参数_SigLatched Bit 22	机器编码器的多圈分辨率相对于电机轴超过了系统极限，例如由于机器编码器和电机编码器间的某一机械传动系数。	通过参数 ENCDigResMulUsed 降低进行位置评估所使用的多圈分辨率的 Bit 数量。
E 7627	4	检测到配置错误：BISS 编码器参数设置无效 参数_SigLatched Bit 22	参数 ENCDigBISSResSgl 或 ENCDigBISSResMult 中的数值不正确。	
E 7628	0	BISS 编码器的 Bit 'War' 或 'Err' 被设定 参数_WarnLatched Bit 22	Bit 被用于不同的监控，例如： - 编码器温度过高。 - 超过了编码器内 LED 的使用寿命。 - 位置非法。	请更换编码器。
E 7629	3	检测到初始化错误：BISS 参数_SigLatched Bit 22		
E 7701	4	检测到系统故障：连接输出级超时 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7702	4	检测到系统故障：从输出级收到无效数据 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7703	4	检测到系统故障：与输出级的数据交换中断 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7704	4	检测到系统故障：输出级识别数据交换不成功 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7705	4	检测到系统故障：输出级识别数据的校验和错误 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7706	4	检测到系统故障：未接收到输出级的识别帧 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7707	4	检测到系统故障：输出级类型和生产数据不匹配		请与技术支持部门联系。
E 7708	4	PIC 电源电压过低 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7709	4	检测到系统故障：收到的数据数量无效 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 770A	2	PIC 收到带错误校验位的数据 参数_SigLatched Bit 31		请与技术支持部门联系。
E 7800	1	eSM 模块：检测到系统故障：等级 1 的故障已被强制 参数_SigLatched Bit 23		
E 7801	2	eSM 模块：检测到系统故障：等级 2 的故障已被强制 参数_SigLatched Bit 23		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7802	3	eSM 模块：检测到系统故障：等级 3 的故障已被强制参数_SigLatched Bit 23		
E 7803	4	eSM 模块：检测到系统故障：等级 4 的故障已被强制参数_SigLatched Bit 23		
E 7804	3	eSM 模块：Quick Stop 减速速度不够 参数_SigLatched Bit 23	驱动放大器的 Quick Stop 斜坡低于为 eSM 安全模块配置的 Quick Stop 斜坡。	更改 eSM 安全模块或驱动放大器的斜坡。
E 7805	1	eSM 模块：Safe Operating Stop (SOS) 时检测到错误 参数_SigLatched Bit 23	在 Safe Operating Stop (SOS) 期间电机轴发生转动	避免电机在安全功能 Safe Operating Stop 启用时发生转动（外力、负荷）。
E 7806	1	eSM 模块：超出了机器运行模式“调整模式”中的 Safely Limited Speed (SLS) 减速斜坡过陡。 参数_SigLatched Bit 23	达到 Safely Limited Speed (SLS) 的时间延迟过短或 eSM 减速斜坡过陡。	增加 Safely Limited Speed (SLS) 的 eSM 控制时间延迟或减小达到 eSM Safely Limited Speed (SLS) 的斜坡。
E 780A	2	eSM 模块：/急停的 ESTOP 信号被触发 参数_SigLatched Bit 23	急停被激活。	复位急停。
E 780B	0	eSM 模块：未为 Fault Reset 做好准备 参数_WarnLatched Bit 23	eSM 安全模块处于运行状态 Quick Stop Active、Fault Reaction Active 或 Fault。	等待至 eSM 安全模块不再处于运行状态 Quick Stop Active、Fault Reaction Active 或 Fault，或关闭并重新接通驱动放大器。
E 780C	0	eSM 模块：未为 eSM Disable 做好准备 参数_WarnLatched Bit 23	eSM 安全模块未处于运行状态 Operation Enabled。	对于 eSM Disable，eSM 安全模块必须处于运行状态 Operation Enabled。
E 780F	0	eSM 模块：在此运行状态中无法写入参数 参数_WarnLatched Bit 23	在安全模块的此运行状态中无法写入参数	更改 eSM 安全模块的运行状态，以写入参数。
E 7810	0	eSM 模块：密码错误 参数_WarnLatched Bit 23	由配置工具发送的密码与设备中保存的密码不一致。	发送保存的密码。
E 7811	0	eSM 模块：参数下载时超时（已载入默认值） 参数_WarnLatched Bit 23	布线或电磁兼容性不正确。	请检查布线（电缆屏蔽）。
E 7813	0	eSM 模块：在此运行状态中无法写入参数校验和 参数_WarnLatched Bit 23	eSM 安全模块未就绪或未配置。	请使用正确的密码。重新配置 eSM 安全模块。请与技术支持部门联系。
E 7814	0	eSM 模块：参数校验和错误（已载入默认值） 参数_WarnLatched Bit 23	EMC. 调试软件不是最新版本，因此与 eSM 安全模块不兼容。	请检查布线（电缆屏蔽）。 安装最新版本的调试软件。
E 7815	0	eSM 模块：温度过低 参数_WarnLatched Bit 23	温度过低	
E 7816	0	eSM 模块：过热温度 参数_WarnLatched Bit 23	温度过高	请检查环境条件。请确保通风充分（受污、物品）。
E 7818	2	eSM 模块：检测到系统故障：ESM5VDC 欠电压 参数_SigLatched Bit 23	检测到 eSM 安全模块的 5V 电源存在故障	
E 7819	2	eSM 模块：通道 A 输出端过载 参数_SigLatched Bit 23	短路或过载	请检查布线和所连接的设备。
E 781A	4	eSM 模块：检测到系统故障：5V 过电压 参数_SigLatched Bit 23	检测到 eSM 安全模块内部供电故障	
E 781B	4	eSM 模块：检测到系统故障：5V 欠电压 参数_SigLatched Bit 23	检测到 eSM 安全模块内部供电故障	
E 781D	2	eSM 模块：ESMSTART：已超过最大允许脉冲时间 参数_SigLatched Bit 23	脉冲持续时间超过了 4 秒。	脉冲持续时间必须短于 4 秒。
E 781E	4	eSM 模块：检测到系统故障：RAM 参数_SigLatched Bit 23	检测到 eSM RAM 错误	

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 781F	4	eSM 模块：检测到系统故障：堆栈溢出 参数_SigLatched Bit 23		
E 7820	4	eSM 模块：检测到系统故障：程序流程控制（通信） 参数_SigLatched Bit 23	eSM 安全模块软件看门狗 (CPU_B)	
E 7821	4	eSM 模块：检测到系统故障：程序流程控制 (Idle Task) 参数_SigLatched Bit 23		
E 7825	4	eSM 模块：检测到系统故障：固件校验和 参数_SigLatched Bit 23		
E 7826	0	eSM 模块：参数值超出了允许的值域 参数_WarnLatched Bit 23	参数值超出了允许的值域。	请检查参数值。
E 7827	2	eSM 模块：检测到参数校验和错误 参数_SigLatched Bit 23	保存的参数值无效。	重新配置 eSM 安全模块。请与技术支持部门联系。
E 7828	2	eSM 模块：检测到系统故障：检测到 SPI 成帧误差 参数_SigLatched Bit 23		
E 7829	4	eSM 模块：通道 A 和 B 输入端的状态不同 参数_SigLatched Bit 23	所连接设备中出现断线或故障。	请检查布线和所连接的设备。
E 782A	2	eSM 模块：通道 A 和 B 输出端的状态不同 参数_SigLatched Bit 23	24V DC 短路。识别出系统故障。	请检查布线和所连接的设备。请检查 STO_A 和 STO_B 的连接。请联系技术支持部。
E 782B	3	eSM 模块：检测到系统故障：检测到位置评估错误（值不同） 参数_SigLatched Bit 23	CPU_A 和 CPU_B 的位置值不相同。这种情况可能是由于编码器引起的。	
E 782C	3	eSM 模块：检测到系统故障：进行速度评估时检测到错误（值不同） 参数_SigLatched Bit 23	CPU_A 和 CPU_B 的速度值不相同。这种情况可能是由于编码器引起的。	
E 782F	2	eSM 模块：检测到系统故障：对 STO 信号进行动态调整时检测到错误 参数_SigLatched Bit 23		
E 7833	0	eSM 模块：检测到系统故障：EEPROM 校验和错误（已载入默认值） 参数_WarnLatched Bit 23	EEPROM 功能不正常。	
E 7834	0	eSM 模块：安全模块已更换（已载入默认值） 参数_WarnLatched Bit 23	安全模块未通过驱动放大器完成配置。参数被复位至默认值。	重新配置 eSM 安全模块。
E 7835	4	eSM 模块：换向位置 参数_SigLatched Bit 23	检测到编码器错误或与驱动放大器的内部通信存在错误（比如：电磁兼容性）。	请检查电磁兼容性。请检查编码器连接。请与技术支持部门联系。
E 7836	4	eSM 模块：参数校验和不同 参数_SigLatched Bit 23	CPU_A 的参数与 CPU_B 的参数不相同。无法将参数加载到安全模块 eSM 中。	请重新尝试将参数加载到安全模块 eSM 中。若此状态继续存在，请与技术支持部门联系。
E 7837	0	eSM 模块：检测到系统故障：Boot 程序：无效地址 参数_WarnLatched Bit 23	Bootloader 闪存区域写入访问无效。	
E 7838	1	eSM 模块：超出了机器运行模式“自动模式”的 Safely Limited Speed (SLS) 参数_SigLatched Bit 23	驱动放大器的速度高于配置的 eSM 安全模块的速度极限。	请降低驱动放大器的速度，或者请检查机器运行模式“自动模式”下 eSM 安全模块的速度极限。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7839	2	eSM 模块：ESMSTART 输入端是 Low 而不是 High (自动启动) 参数_SigLatched Bit 23	ESMSTART 已完成自动启动的配置，在启动时必须为 High。	请检查 ESMSTART 的参数设置。请检查 ESMSTART 的布线。
E 783A	2	eSM 模块：ESMSTART 输入端是 High 而不是 Low (手动启动) 参数_SigLatched Bit 23	ESMSTART 已完成手动启动的配置，在启动时必须为 Low。	请检查 ESMSTART 的参数设置。请检查 ESMSTART 的布线。
E 783B	2	eSM 模块：防护门确认：确认信号等待处理的时间过长。 参数_SigLatched Bit 23	确认信号等待处理的时间超过 6 秒钟。	确认信号等待处理的时间不得超过 6 秒钟。
E 783C	4	eSM 模块：检测到系统故障：eSM 安全模块状态机的运行状态不相同 参数_SigLatched Bit 23		
E 783F	2	eSM 模块：输出端 AUXOUT1 (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7840	2	eSM 模块：输出端 /INTERLOCK_OUT (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7841	2	eSM 模块：输出端 RELAY_OUT_A (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7842	2	eSM 模块：输出端 CCM24V_OUT_A (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7843	2	eSM 模块：输出端 AUXOUT1 (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7844	2	eSM 模块：输出端 /INTERLOCK_OUT (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7845	2	eSM 模块：输出端 RELAY_OUT_A (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7846	2	eSM 模块：输出端 CCM24V_OUT_A (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	
E 7848	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 ESMSTART_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 7849	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 SETUPENABLE_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 784A	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 SETUPMODE_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 784B	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 GUARD_A 参数_SigLatched Bit 23		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 784C	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 GUARD_ACK_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 784D	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 /INTERLOCK_IN_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 784E	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 /ESTOP_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 784F	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 NOTUSED_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 7850	2	eSM 模块：通道 B 输出端 过载 参数_SigLatched Bit 23	短路或过载	请检查布线和所连接的设备。
E 7851	4	eSM 模块：检测到系统故障：UART 溢出/成帧 误差 参数_SigLatched Bit 23		
E 7852	2	eSM 模块：检测到系统故障：ResEnc (编码器分辨率) 为 0 参数_SigLatched Bit 23		
E 7853	4	eSM 模块：检测到系统故障：CPU 同步 参数_SigLatched Bit 23		
E 7854	2	eSM 模块：36 小时以来电机未运动 参数_SigLatched Bit 23	在过去的 36 个小时内电机轴未发生运动。	每 36 个小时电机轴必须至少完成一次最小运动。
E 7855	2	eSM 模块：检测到系统故障：高优先级测试超时 (5 秒) 参数_SigLatched Bit 23		
E 7856	2	eSM 模块：检测到系统故障：低优先级测试超时 参数_SigLatched Bit 23		
E 7857	2	eSM 模块：参数 dec_Qstop (最小减速度) 为 0 参数_SigLatched Bit 23	模块未配置。	下载配置
E 7858	2	eSM 模块：输出端 AUXOUT2 (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7859	2	eSM 模块：输出端 /INTERLOCK_OUT (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 785A	2	eSM 模块：输出端 RELAY_OUT_B (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 785B	2	eSM 模块：输出端 CCM24V_OUT_B (检测到与其他输出端横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与其他输出端横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 785C	2	eSM 模块：输出端 AUXOUT2 (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 785D	2	eSM 模块：输出端 /INTERLOCK_OUT (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 785E	2	eSM 模块：输出端 RELAY_OUT_B (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 785F	2	eSM 模块：输出端 CCM24V_OUT_B (检测到与 24V 横向短路) 参数_SigLatched Bit 23	横向短路识别装置检测到与 24 V 横向短路。	请检查布线和所连接的设备。
E 7861	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 ESMSTART_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 7862	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 SETUPENABLE_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 7863	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 SETUPMODE_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 7864	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 GUARD_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 7865	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 GUARD_ACK_A 参数_SigLatched Bit 23		
E 7866	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 /INTERLOCK_IN_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 7867	2	eSM 模块：检测到系统故障：输入端 /ESTOP_B 参数_SigLatched Bit 23		
E 786A	4	eSM 模块：温度过低 参数_SigLatched Bit 23	温度过低。	请检查环境条件。
E 786C	2	eSM 模块：ESM24VDC 过电压 参数_SigLatched Bit 23	ESM 24V DC 电压过高。	请检查电压供给。
E 786D	4	eSM 模块：过热温度 参数_SigLatched Bit 23	温度过高	请检查环境条件。请确保通风充分（受污、物品）。
E 786E	4	eSM 模块：检测到系统故障：运行状态不同 参数_SigLatched Bit 23		
E 7870	4	eSM 模块：检测到系统故障：软件版本不同 参数_SigLatched Bit 23		
E 7871	3	eSM 模块：检测到错误后进行 Safe Operating Stop (SOS) 时检测到错误 参数_SigLatched Bit 23	在 Safe Operating Stop (SOS) 期间电机轴发生转动	
E 7872	4	eSM 模块：检测到系统故障：软件和硬件不兼容 参数_SigLatched Bit 23		
E 7873	1	eSM 模块：减速为 Safely Limited Speed (SLS) 时检测到错误 参数_SigLatched Bit 23	驱动放大器的速度高于为 eSM 安全模块的安全功能 Safely Limited Speed (SLS) 配置的速度极限。	请检查安全功能 Safely Limited Speed (SLS) 的速度限制和时间延迟。需要时，请调整驱动放大器的斜坡和速度值。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7874	2	eSM 模块：在 Safe Operating Stop (SOS) 时检测到重复错误 参数_SigLatched Bit 23		
E 7875	4	eSM 模块：减速以 Quick Stop 时检测到重复错误 参数_SigLatched Bit 23		
E 7876	3	eSM 模块： /INTERLOCK_IN 不为 High (当 t_Relay = 2 时超时) 参数_SigLatched Bit 23		
E 7877	2	eSM 模块：输入端 /INTERLOCK_IN 为 High，虽然配置为忽略 参数_SigLatched Bit 23		
E 7878	2	eSM 模块：机器运行模式“调整模式”(eSM_v_maxSetup) 的速度极限高于机器运行模式“自动模式”(eSM_v_maxAuto) 的速度极限 参数_SigLatched Bit 23	机器运行模式“调整模式”的速度极限不得高于机器运行模式“自动模式”的速度极限。	请检查机器运行模式“自动模式”和“调整模式”的速度限制，并在必要时进行调整。
E 7879	4	eSM 模块：检测到系统故障：eSM 安全模块状态机的状态不确定 参数_SigLatched Bit 23		
E 787A	2	eSM 模块：ESM 24V DC 欠电压 参数_SigLatched Bit 23	ESM 24V DC 插头上电压过低。	请检查电压供给。
E 787D	4	eSM 模块：检测到系统故障：通信不同步 (UART/SPI) 参数_SigLatched Bit 23		
E 787E	4	eSM 模块：检测到系统故障：RAM (Bit) 参数_SigLatched Bit 23		
E 787F	4	eSM 模块：检测到编码器信号错误 参数_SigLatched Bit 23	编码器或者编码器电缆功能不正常。驱动放大器中的信号评估错误。	
E 7880	2	Modul eSM：不确定的服务 参数_SigLatched Bit 23		
E 7881	2	eSM 模块：参数不存在 参数_SigLatched Bit 23	参数不存在。	请检查参数编号。
E 7882	4	eSM 模块：检测到系统故障：3_3V 过电压 参数_SigLatched Bit 23	eSM 安全模块的内部电源过电压。	
E 7883	4	eSM 模块：检测到系统故障：3_3V 欠电压 参数_SigLatched Bit 23	eSM 安全模块的内部电源欠电压。	
E 7884	4	eSM 模块：检测到系统故障：温度传感器 参数_SigLatched Bit 23	CPU_A 或 CPU_B 的温度传感器故障。	
E 7886	2	eSM 模块：未输入与方向相关的 SLS 反向运动的速度极限 参数_SigLatched Bit 23	与方向相关的 SLS 已启用，但并未在参数 eSM_SLSnegDirS 中输入大于 0 min ⁻¹ 的速度极限。	请在参数_SLSnegDirS 中为与方向相关的 SLS 输入大于 0 min ⁻¹ 的速度极限，或禁用参数 eSM_FuncSwitches 中的与方向相关的 SLS。
E 7887	2	eSM 模块：已输入 SLS 反向运动的速度极限，但未激活与方向相关的 SLS 参数_SigLatched Bit 23	虽然与方向相关的 SLS 未被启用，但已与与方向相关的 SLS (反向) 输入速度极限。	请把参数_SLSnegDirS 中的与方向相关的 SLS (反向) 的速度极限设为 0 min ⁻¹ ，或禁用参数 eSM_FuncSwitches 中的与方向相关的 SLS。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7900	4	未正确检测到现场总线模块插槽中的模块 参数_SigLatched Bit 21	现场总线模块未正确安装在插槽中。 不支持插入的现场总线模块。 现场总线模块功能不正常。 EMC.	更换现场总线模块。 改善电磁兼容性。
E 7901	4	检测到现场总线模块插槽中存在不确定的现场总线模块类型。 参数_SigLatched Bit 21	驱动放大器不支持在现场总线模块插槽中检测到的模块类型。	请使用支持的现场总线模块类型。参见手册或目录。
E 7903	3	插槽 3 中缺失现场总线模块 参数_SigLatched Bit 21	现场总线模块已被移除或现场总线模块功能不正常。	在 HMI 上确认或中断现场总线模块的更换。 安装新的现场总线模块。
E 7904	0	检测到现场总线模块参数访问错误	现场总线模块参数不存在或无法被写入。	
E 7905	3	插槽 3 中的现场总线模块已被更换 参数_SigLatched Bit 21	现场总线模块已被其他现场总线模块替换。	在 HMI 对话中确认现场总线模块的更换。
E 7906	0	与现场总线模块通信时发生内部超时	与现场总线模块的内部通信不正确。 现场总线模块功能不正常。 EMC.	更换现场总线模块。 改善电磁兼容性。
E 7907	4	不支持在现场总线模块插槽中检测到的模块。 参数_SigLatched Bit 21	较旧的硬件修订版本不支持在现场总线模块插槽中检测到的模块。	
E 7A05	3	IOM1 模块：检测到系统故障：生产时校准模拟/数字转换器 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A06	3	IOM1 模块：检测到系统故障：初始化 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A07	3	IOM1 模块：检测到系统故障：EEPROM 读取错误，CRC 不适合 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A08	3	IOM1 模块：检测到系统故障：检测到 EEPROM 写入错误 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A09	3	IOM1 模块：检测到系统故障：检测到 EEPROM 删除错误 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A0A	3	IOM1 模块：检测到系统故障：实施了错误的闪存 API 参数_SigLatched Bit 23		
E 7A0B	0	IOM1 模块：过热温度 参数_WarnLatched Bit 23	设备的冷却不充分。 风扇功能不正常。 环境温度过高。	请检查风扇和环境温度。
E 7A0C	2	IOM1 模块：过热温度 参数_SigLatched Bit 23	设备的冷却不充分。 风扇功能不正常。 环境温度过高。	请检查风扇和环境温度。
E 7A0D	2	IOM1 模块：模块不存在 参数_SigLatched Bit 23	当运行模式 Profile Velocity 或 Profile Torque 通过模拟输入端作为参比量启用时，未检测到 IOM1 模块。 当设备关闭时，IOM1 模块被移除。	插入 IOM1 模块。
E 7A0E	4	IOM1 模块：功能不正常。 参数_SigLatched Bit 23	IOM1 模块功能不正常。 IOM1 模块硬件接口功能不正常。	

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 7A0F	2	IOM1 模块：功能不正常。 参数_SigLatched Bit 23	IOM1 模块功能不正常。 IOM1 模块硬件接口功能不正常。	
E 7A10	4	IOM1 模块：功能不正常。 参数_SigLatched Bit 23	IOM1 模块功能不正常。 IOM1 模块硬件接口功能不正常。	
E 7A11	4	IOM1 模块：功能不正常。 参数_SigLatched Bit 23	IOM1 模块功能不正常。 IOM1 模块硬件接口功能不正常。	
E 7A12	2	IOM1 模块：若要通过模拟输入端限制速度或转矩，则需要有 IOM1 模块 参数_SigLatched Bit 23	已启用通过模拟输入端限制速度或转矩，但未插入 IOM1 模块。	请插入 IOM1 模块，或禁用通过模拟输入端限制速度或转矩。
E 7A13	par.	IOM1 模块：模拟输出端过载或短路 参数_SigLatched Bit 23	某一模拟输出端过载或短路。	请检查布线和所连接的负荷。
E 7A14	4	IOM1 模块：在与现场总线模块 PROFINET 的组合中不支持 IOM1 模块 参数_SigLatched Bit 23	使用现场总线模块 PROFINET 时，不支持 IOM1 模块。	
E 8110	0	CANopen：内部接收队列溢出（信息丢失） 参数_WarnLatched Bit 21	两个短 CAN 信息发送过快（仅为 1MBit）	
E 8120	0	CANopen：CAN 控制器处于 Error Passive 状态 参数_WarnLatched Bit 21	错误结构过多。	请检查 CAN 总线的安装。
E 8130	2	CANopen：检测到 Heartbeat 或 Life Guard 错误 参数_SigLatched Bit 21	CANopen 主站的总线脉冲高于编程的 Heartbeat 时间或 Node Guarding 时间。	请检查 CANopen 配置，增加 Heartbeat 或 Node Guarding 时间。
E 8131	0	CANopen：检测到 Heartbeat 或 Life Guard 错误 参数_WarnLatched Bit 21		
E 8140	0	CANopen：CAN 控制器曾处于 'Bus-Off' 状态，可重新进行通信 参数_WarnLatched Bit 21		
E 8141	2	CANopen：CAN 控制器处于 'Bus-Off' 状态 参数_SigLatched Bit 21	错误帧过多，CAN 设备附带不同波特率。	请检查 CAN 总线的安装。
E 8142	0	CANopen：CAN 控制器处于 'Bus-Off' 状态 参数_WarnLatched Bit 21	错误帧过多，CAN 设备附带不同波特率。	请检查 CAN 总线的安装。
E 8281	0	CANopen：无法对 RxPDO1 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21	处理 Receive PDO1 时检测到错误：PDO1 含有无效值。	请检查 RxPDO1 的内容（应用）。
E 8282	0	CANopen：无法对 RxPDO2 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21	处理 Receive PDO2 时检测到错误：PDO2 含有无效值。	请检查 RxPDO2 的内容（应用）。
E 8283	0	CANopen：无法对 RxPDO3 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21	处理 Receive PDO3 时检测到错误：PDO3 含有无效值。	请检查 RxPDO3 的内容（应用）。
E 8284	0	CANopen：无法对 RxPDO4 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21	处理 Receive PDO4 时检测到错误：PDO4 含有无效值。	请检查 RxPDO4 的内容（应用）。
E 8291	0	CANopen：无法对 TxPdo 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21		
E 8292	0	CANopen：无法对 TxPdo 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E 8293	0	CANopen : 无法对 TxPdo 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21		
E 8294	0	CANopen : 无法对 TxPdo 进行处理 参数_WarnLatched Bit 21		
E 82A0	0	CANopen : CANopen 堆栈初始化 参数_WarnLatched Bit 21		
E 82A1	0	CANopen : 内部发送队列溢出 (信息丢失) 参数_WarnLatched Bit 21		
E 82B1	0	CANopen : 数据通道记录不是 Modbus RTU 参数_WarnLatched Bit 21		
E 82B2	0	CANopen : 尚在处理数据帧 参数_WarnLatched Bit 21	新的数据帧已被写入, 但是尚在处理以前的数据帧。	稍后再次写入数据帧。
E A060	2	所计算出的运行模式 Electronic Gear 的速度过高 参数_SigLatched Bit 4	传动系数或给定速度过高	减小传动系数或给定值。
E A061	2	运行模式 Electronic Gear 中给定值的位置变更过大。 参数_SigLatched Bit 4	给定位置变更过大。 检测到额定值信号输入端存在错误。	降低主站的分辨率。 检查参比量信号的信号输入端。
E A065	0	参数无法写入 参数_WarnLatched Bit 4	某一数据组仍在启用状态。	请等待, 直至当前启用的数据组结束。
E A066	0	无法采用示教位置 参数_WarnLatched Bit 4	数据组类型不是 'MoveAbsolute'	将数据组类型设为 'MoveAbsolute'。
E A067	1	在数据组列表中有不允许的数值 (辅助信息 = 数据组编号 (低字节) 和条目 (高字节)) 参数_SigLatched Bit 4	数据组中的数值非法。	更多信息, 请查阅参数 _MSM_error_num 和 _MSM_error_entry。
E A068	0	无法进行偏移定位 参数_WarnLatched Bit 4	运行模式 Electronic Gear 未激活或者未选择传动方法	启动运行模式 Electronic Gear 或者选择传动方法。
E A069	0	无法设置偏移位置 参数_WarnLatched Bit 4	当偏移定位启用时, 无法设置位置偏移。	请等待, 直至正在运行的偏移定位结束。
E A06B	2	运行模式 Electronic Gear 时位置偏差过大。 参数_SigLatched Bit 4	由于速度限制或允许方向, 位置偏差达到不允许的高数值。	请检查外部给定值的速度以及速度限制。请检查允许方向。
E A300	0	发出停止请求后减速度仍处于启用状态	停止被过早地取消。 在发出停止请求后尚未达到电机停止之前, 已发出一个新的命令。	在取消停止信号之前等待完全停止。 请等待, 直至电机完全处于停止状态。
E A301	0	驱动放大器处于运行状态 Quick Stop Active	检测到故障级别为 1 的故障。 驱动放大器已通过 Quick Stop 停止。	
E A302	1	通过正向限位开关停止 参数_SigLatched Bit 1	正向限位开关已被启用, 因为已离开运动范围, 限位开关功能不正常或者信号干扰。	请检查应用情况。 请检查限位开关的功能和连接。
E A303	1	通过反向限位开关停止 参数_SigLatched Bit 1	反向限位开关已被启用, 因为已离开运动范围, 限位开关功能不正常或者信号干扰。	请检查应用情况。 请检查限位开关的功能和连接。
E A304	1	通过基准开关停止 参数_SigLatched Bit 1		
E A305	0	在运行状态 'Not Ready To Switch On' 中无法启用输出级	现场总线 : 尝试, 在运行状态 Not Ready to Switch On 中启用输出级。	参见状态图。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E A306	1	通过用户触发软件停止来停止 参数_SigLatched Bit 3	通过软件发出停止请求后，驱动器处于运行状态 Quick Stop Active 中。无法启用新的运行模式，将作为对启用命令的响应发出错误代码。	使用 Fault Reset 命令结束状态。
E A307	0	通过内部软件停止来停止	在运行模式 Homing 和 Jog 中，可以通过内部软件停止来中断运动。无法启用新的运行模式，将作为对启用命令的响应发出错误代码。	执行 Fault Reset。
E A308	0	驱动放大器处于运行状态 Fault 或 Fault Reaction Active 中	检测到故障级别为 2 或更高的故障	请检查错误代码（HMI 或调试软件），排出故障原因并进行 Fault Reset。
E A309	0	驱动装置未处于运行状态 Operation Enabled	已发出一个命令，执行该命令的前提是驱动放大器处于运行状态 Operation Enabled 中（例如：更改运行模式的指令）。	将驱动器置于运行状态 Operation Enabled 中并重复命令。
E A310	0	输出级未启用	无法执行命令，因为输出级未启用（运行状态 Operation Enabled 或 Quick Stop Active）。	使驱动器进入输出级启用的运行状态；参见状态图。
E A311	0	运行模式切换处于激活状态	运行模式切换处于激活状态期间，接收到了运行模式启动请求。	请等待至运行模式的切换结束之后，再触发其它运行模式的启动请求。
E A312	0	已中断生成特征曲线		
E A313	0	位置溢出，由此导致零点不再有效 (ref_ok=0)	已驶过运动范围的界限，零点不再有效。绝对运动需要一个有效的零点。	请定义一个在运行模式 Homing 下有效的零点。
E A314	0	无有效零点	此命令需要一个有效零点 (ref_ok=1)。	请定义一个在运行模式 Homing 下有效的零点。
E A315	0	运行模式 Homing 已启用	只要运行模式 Homing 处于启用状态，就不允许执行命令。	等待，直到基准点定位运行结束。
E A316	0	计算加速度时溢出		
E A317	0	电机不在静止状态	已发出一个命令，只要电机未处于静止状态，就不允许执行该命令。 例如： - 变更软件限位开关 - 修改对监测信号的处理 - 设置基准点 - 示教数据组	等待，直到电机处于静止状态 (x_end = 1)。
E A318	0	运行模式启用 (x_end = 0)	只要有其他运行模式处于激活状态，就无法激活新的运行模式。	等待，直至此运行模式下的命令处理结束 (x_end=1) 或通过停止命令结束当前的运行模式。
E A319	1	手动整定/自动整定：运动超出范围 参数_SigLatched Bit 2	运动超出参数设定的最大运动范围。	请检查允许的运动范围和时间间隔。
E A31A	0	手动整定/自动整定：幅度/偏移量过高	整定的幅度加偏移量超过了速度或电流的内部极限值。	选择较低的幅度和偏移量数。
E A31B	0	已发出停止请求	存在停止请求时，不允许执行命令。	结束停止请求，然后重复命令。
E A31C	0	软件限位开关的位置设置非法	反向（正向）软件限位开关的值大于（小于）正向（反向）软件限位开关的值。	修正位置值。
E A31D	0	超出速度范围（参数 CTRL_v_max, M_n_max）	速度被设为一个高于最大允许速度的值（参数 CTRL_v_max 或 M_n_max 中较低的值）。	参数 M_n_max 的值大于参数 CTRL_v_max 的值时，增大参数 CTRL_v_max 的值或降低速度值。
E A31E	1	通过正向软件限位开关停止 参数_SigLatched Bit 2	由于激活了正向软件限位开关，可能无法执行此命令。	返回允许的运动范围。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E A31F	1	通过反向软件限位开关停止 参数_SigLatched Bit 2	由于激活了反向软件限位开关，可能无法执行此命令。	返回允许的运动范围。
E A320	par.	超出允许的位置偏差 参数_SigLatched Bit 8	外部负载或加速度过高。	降低外部负载或加速度。 必要时使用不同尺寸的驱动放大器。 可通过参数 ErrorResp_p_dif 设置故障响应。
E A321	0	RS422 位置接口设置无效		
E A322	0	计算斜坡时检测到错误		
E A323	3	检测到系统故障：在生成特征曲线时检测到处理错误		
E A324	1	进行基准点定位时检测到错误（辅助信息 = 详细错误代码） 参数_SigLatched Bit 4	作为对检测到错误的反应，结束了基准点定位运行；有关故障原因的详细说明，请查看故障存储器中的辅助信息	检测到错误的可能子代码： E A325、E A326、E A327、E A328 或 E A329。
E A325	1	所逼近的限位开关未启用 参数_SigLatched Bit 4	朝向正向限位开关或反向限位开关的基准点定位已被禁用。	通过 'IOsigLimP' 或 'IOsigLimN' 启用限位开关。
E A326	1	在正向限位开关和反向限位开关之间未找到基准开关。 参数_SigLatched Bit 4	基准开关功能不正常或未正确连接。	请检查基准开关的功能和布线。
E A329	1	有一个以上的正向限位开关/反向限位开关/基准开关的信号处于激活状态 参数_SigLatched Bit 4	基准开关或限位开关未正确连接，或开关的电源电压过低。	请检查 24 VDC 电源的布线。
E A32A	1	沿反方向运动时，触发了正向限位开关。 参数_SigLatched Bit 4	请以正向运动方向启动基准点定位运行（例如：朝向反向限位开关的基准点定位运行），并启用正向限位开关（开关位于与运动方向相反的方向上）。	请检查限位开关的功能和连接。 沿反方向运动方向启用 Jog 运动（目标限位开关必须已连接到反向限位开关）。
E A32B	1	沿正方向运动时，触发了反向限位开关。 参数_SigLatched Bit 4	请以正向运动方向启动基准点定位运行（例如：朝向正向限位开关的基准点定位运行），并启用反向限位开关（开关位于与运动方向相反的方向上）。	请检查限位开关的功能和连接。 沿正向运动方向启用 Jog 运动（目标限位开关必须已连接到正向限位开关）。
E A32C	1	检测到基准开关出错（开关信号被瞬间触发或者开关被驶过） 参数_SigLatched Bit 4	限位开关信号干扰。 电机位于振动或冲击负荷下，如果电机在开关信号启用后停止。	请检查电源电压、布线和开关功能。 请检查停止后电机的反应，并对控制回路的设置进行优化。
E A32D	1	检测到正向限位开关出错（开关信号被瞬间触发或者开关被驶过） 参数_SigLatched Bit 4	限位开关信号干扰。 电机位于振动或冲击负荷下，如果电机在开关信号启用后停止。	请检查电源电压、布线和开关功能。 请检查停止后电机的反应，并对控制回路的设置进行优化。
E A32E	1	检测到反向限位开关出错（开关信号被瞬间触发或者开关被驶过） 参数_SigLatched Bit 4	限位开关信号干扰。 电机位于振动或冲击负荷下，如果电机在开关信号启用后停止。	请检查电源电压、布线和开关功能。 请检查停止后电机的反应，并对控制回路的设置进行优化。
E A32F	1	未发现标志脉冲 参数_SigLatched Bit 4	标志脉冲的信号未连接或功能不正常。	请检查标志脉冲信号及其连接。
E A330	0	朝向标志脉冲的基准点定位运行无法复制。标志脉冲距离开关过近 参数_WarnLatched Bit 4	标志脉冲和接通点间的位置区别很小。	增大标志脉冲和接通点间的间距。如果可能，选择标志脉冲和接通点间的半个电机转的间距。
E A332	1	在运行模式 Jog 下运动时检测到错误（辅助信息 = 详细错误代码） 参数_SigLatched Bit 4	作为对检测到错误的反应，已停止运行模式 Jog 下的运动。	附加信息，请查看故障存储器中的详细错误代码。
E A333	3	检测到系统故障：内部选择无效		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E A334	2	监测停止窗口时超时	运动结束后的位置偏差大于停止窗口。这种情况可能是由于例如外部负荷造成的。	请检查负荷。 请检查停止窗口的设置 (参数 MON_p_win、MON_p_winTime 和 MON_p_winTout) 。 请对控制回路的设置进行优化。
E A336	1	检测到系统故障：运动结束后带位置偏移的冲击限度 (辅助信息 = 以增量表示的偏移)		
E A337	0	无法继续执行该运行模式 参数_WarnLatched Bit 4	中断的运动不能在运行模式 Profile Position 下继续，因为在此期间启用了其它运行模式。 如果混杂式运动已被中断，在运行模式“运动序列”下则无法继续。	重新启动运行模式。
E A338	0	运行模式不可用 参数_WarnLatched Bit 4	所选的运行模式不可用。	
E A339	0	未选择对电机编码器进行处理，或电机标志脉冲上的快速位置捕获已激活 参数_WarnLatched Bit 4		
E A33A	0	无有效零点 (ref_ok=0) 参数_WarnLatched Bit 4	未定义运行模式 Homing 的零点。 此零点不再有效，因为已驶出运动范围。 电机无绝对编码器。	请为运行模式 Homing 定义一个有效零点。 使用有绝对编码器的电机。
E A33C	0	功能在该运行模式下不可用 参数_WarnLatched Bit 4	激活的功能在激活的运行模式下不可用。 示例：自动/手动整定处于激活状态时启动间隙补偿。	
E A33D	0	混杂式运动已经启用 参数_WarnLatched Bit 4	混杂式运动正在运行期间，混杂式运动发生改变 (尚未到达混杂式运动的终端位置)。	在设置下一位置前，等待混杂式运动结束。
E A33E	0	未启用运动 参数_WarnLatched Bit 4	启用不带运动的混杂式运动。	在启用混杂式运动前，请启动运动。
E A33F	0	混杂式运动的位置不在正在运行的运动的范围内 参数_WarnLatched Bit 4	混杂式运动的位置位于运动范围之外。	请检查混杂式运动的位置和运动范围。
E A340	1	在运行模式 Motion Sequence 中检测到错误 (辅助信息 = 详细错误代码) 参数_SigLatched Bit 4	作为对检测到错误的反应，已停止运行模式 Motion Sequence。有关检测到错误的详细信息，请查看故障存储器中的辅助信息。	参见检测到错误的辅助信息。
E A341	0	已经超出混杂式运动位置 参数_WarnLatched Bit 4	此运动已经驶过混杂式运动的位置。	
E A342	1	在混杂式运动的位置上未达到目标速度。 参数_SigLatched Bit 4	混杂式运动的位置已被驶过，未达到目标速度。	降低斜坡速度，以使在混杂式运动的位置上可达到目标速度。
E A343	0	只能在线性斜坡下进行处理 参数_WarnLatched Bit 4	混杂式运动的位置已通过非线性斜坡设定	请设置一个线性斜坡。
E A344	par.	超过电机编码器与机器编码器之间的最大位置偏差 参数_SigLatched Bit 8	编码器电缆错误或者失灵。 没有正确连接机器编码器或者未正确供电。 电机编码器与机器编码器的计数方向不同。 用于机器编码器的分辨率系数设置错误 (分子或分母) 。	请检查编码器连接。 请检查机器编码器的参数设置。
E A347	0	超出允许的位置偏差 参数_WarnLatched Bit 8	外部负载或加速度过高。	降低外部负载或加速度。 可通过参数 MON_p_dif_warn 设置阈值。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E A348	1	未给模拟给定值选择来源 参数_SigLatched Bit 4	未选择模拟给定值	给模拟给定值选择来源
E A349	0	位置设置超出系统的极限值	POSscaleDenom 和 POSscaleNum 的位置标称比例导致比例系数过小。	更改 POSscaleDenom 和 POSscaleNum，使比例系数变大。
E A34A	0	速度设置超出系统的极限值	'VELscaleDenom' 和 'VELscaleNum' 的速度比例导致比例系数过小。 速度被设为高于最大速度的值（最大速度值为 13200 转/分）。	更改 'VELscaleDenom' 和 'VELscaleNum'，使比例系数变大。
E A34B	0	斜坡设置超出系统的极限值	'RAMPscaleDenom' 和 'RAMPscaleNum' 的斜坡标称比例导致比例系数过小。	更改 'RAMPscaleDenom' 和 'RAMPscaleNum'，使比例系数变大。
E A34C	0	比例的分辨率过高（超出范围）		
E A34D	0	当模数启用时，功能不可用	当模数启用时，无法使用此功能。	若需使用此功能，请关闭模数。
E A34E	0	绝对运动的目标值无法与模数处理和已定义的模数范围一同使用。	在设置 'MOD_Absolute' 时： 最短距离：目标值未处于定义的模数范围内。 正方向：目标值小于 'MOD_Min'。 负方向：目标值大于 'MOD_Max'。	请设置正确的绝对运动目标。
E A34F	0	目标位置在模数范围外。作为替代，在模数范围之内进行了相应运动。	在当前的 'MOD_AbsMultiRng' 设置下，只允许在模数范围内运动。	请变更参数 'MOD_AbsMultiRng'，以允许在模数范围外进行运动。
E A350	1	冲击限度输入位置的更改太大 参数_SigLatched Bit 4	通过 '与补偿运动的位置同步' 的方法激活了运行模式 Electronic Gear，由此导致位置变更超过了 0.25 转。	禁用运行模式 Electronic Gear 的冲击限度，或使用 '无补偿运动的位置同步' 的方法。
E A351	1	无法通过此位置比例系数执行此功能 参数_SigLatched Bit 4	位置比例系数小于 1 转/131072 usr_p，小于内部分辨率。 在运行模式 Cyclic Synchronous Position 中，未将分辨率设置为 1 转/131072 usr_p。	使用其它比例系数或禁用选择的功能。
E A352	0	位置列表启用		
E A353	0	位置列表未分类		
E A354	0	位置列表与模数范围的配置不匹配		
E A355	1	捕获后进行相对运动时检测到错误（辅助信息 = 详细错误代码） 参数_SigLatched Bit 4	运动由于故障而停止。	检查故障存储器。
E A356	0	未将捕获后的相对运动功能分配给任何数字输入端。		请将捕获后的相对运动功能分配给一个数字输入端。
E A357	0	减速度尚在运行	此命令在减速运行期间不允许执行。	请等待，直至电机完全处于停止状态。
E A358	1	通过捕获后的相对运动功能驶过目标位置 参数_SigLatched Bit 4	当获得捕获结果时，制动路径过短或速度过高。	降低速度。
E A359	0	无法处理请求，因为捕获后的相对运动功能仍处于启用状态		
E A35A	1	无法启动选择的数据组 参数_SigLatched Bit 4	所选编号的数据组不可用。	请检查数据组的编号。
E A35B	0	无法启用模数 参数_WarnLatched Bit 4	设置的运行模式不支持模数。	

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E A35D	par.	超出了允许的速度偏差 参数_SigLatched Bit 8	负载或加速度过高。	降低负载或加速度。
E B100	0	RS485/Modbus：不确定的服务 参数_WarnLatched Bit 5	接收到了不支持的 Modbus 服务。	请检查 Modbus 主站上的应用情况。
E B101	1	输入/输出数据配置错误 (辅助信息 = Modbus 寄存器地址) 参数_SigLatched Bit 21	输入/输出数据配置或 Modbus I/O Scanning 配置中含有无效参数。	请检查输入/输出数据的配
E B102	1	现场总线模块：检测到一般错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B103	2	现场总线模块：受控的通信通道已被关闭 参数_SigLatched Bit 21		
E B104	2	现场总线模块：检测到内部通信错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B105	2	现场总线模块：输入/输出数据超时 参数_SigLatched Bit 21		
E B106	2	现场总线模块：检测到输入/输出数据映射错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B107	4	现场总线模块：检测到模块 EEPROM 错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B108	1	现场总线模块：启用的 IOC 物理层与检测到的现场总线模块的物理层不匹配。 参数_SigLatched Bit 21	保存制造商数据时所用的物理层并非模块平常使用的物理层。	请与技术支持部门联系。
E B120	2	循环通信：循环周期错误。 参数_SigLatched Bit 21	驱动放大器不支持所配置的循环周期，或所配置循环周期与所测得循环周期之间的偏差过大。	请将主控制系统中的循环周期更改为驱动放大器支持的循环周期，或者请检查同步请求。
E B121	2	循环通信：同步信号缺失 参数_SigLatched Bit 21	接收到两个没有同步信号的循环。	检查通信。
E B122	2	循环通信：同步错误 参数_SigLatched Bit 21	一个信号缺失，且所期望的第二个信号在错误的时间点被接收。可能的原因是，由于处理速度不够快，主控制系统无法在设置的循环周期内将必需的同步信号准备就绪。	请对通信进行分析，或增大循环周期。
E B123	2	循环通信：所选循环周期的公差过大 参数_SigLatched Bit 21	循环周期的公差不得超过所设置循环周期的四分之一。	请输入正确的数值。
E B124	0	循环通信：驱动放大器与主脉冲不同步 参数_WarnLatched Bit 21	运行模式已激活，但驱动放大器与同步信号不同步。	在同步机构启动后等待 120 个循环，然后再激活运行模
E B200	0	RS485/Modbus：检测到记录错误 参数_WarnLatched Bit 5	检测到逻辑记录错误：长度错误或不支持子功能。	请检查 Modbus 主站上的应用情况。
E B201	2	RS485/Modbus：连接中断 参数_SigLatched Bit 5	连接监测系统检测到连接中断。	请检查数据交换所使用的电缆及其连接。请确保设备已接通。
E B202	0	RS485/Modbus：连接中断 参数_WarnLatched Bit 5	连接监测系统检测到连接中断。	请检查数据交换所使用的电缆及其连接。请确保设备已接通。
E B203	0	RS485/Modbus：监控对象数量错误 参数_WarnLatched Bit 5		

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E B312	2	Profibus : 带故障响应的清除命令 参数_SigLatched Bit 21	主站的清除命令, 检测到总线故障。	请检查应用情况。
E B314	2	带故障响应的看门狗错误 参数_SigLatched Bit 21	总线循环周期大于编程的看门狗时间。	提高看门狗时间。
E B316	2	带故障响应的通信故障 参数_SigLatched Bit 21	检测到系统故障或总线故障, 电磁兼容性。	请检查现场总线连接和屏蔽连接。
E B400	2	CANopen : 在启用输出级时 NMT 复位 参数_SigLatched Bit 21	驱动放大器处于运行状态 Operation Enabled 期间, 接收到了 NMT 复位命令。	发出 NMT 复位命令之前, 禁用输出级。
E B401	2	CANopen : 在启用输出级时 NMT 停止 参数_SigLatched Bit 21	驱动放大器处于运行状态 Operation Enabled 期间, 接收到了 NMT 停止命令。	发出 NMT 停止命令之前, 禁用输出级。
E B402	0	CAN PLL 启用 参数_WarnLatched Bit 21	尝试启动同步机械装置, 尽管此同步机械装置已经启用。	禁用同步机械装置。
E B403	2	同步周期偏差过高 参数_SigLatched Bit 21	同步信号的周期不稳定。偏差大于 100 usec。	运动控制器的同步信号必须更精确。
E B404	2	检测到同步信号错误 参数_SigLatched Bit 21	同步信号的不可用次数超过两次。	请检查 CAN 连接, 检查运动控制器。
E B405	2	无法调整驱动放大器以适应主脉冲。 参数_SigLatched Bit 21	同步对象的抖动过大或 Motionbus 的要求未得到满足。	请检查与内插持续时间有关的时间要求以及设备数量。
E B406	0	不支持波特率。 参数_WarnLatched Bit 21	不支持所配置的波特率	请从下列波特率中选出一项: 250kB、500kB、1000kB。
E B407	0	驱动放大器与主脉冲不同步 参数_WarnLatched Bit 21	未对驱动器进行同步的情况下, 无法启用运行模式 'Cyclic Synchronous Mode'。	请检查运动控制器。运动控制器必须周期性发送同步信号, 以进行同步。
E B500	0	DeviceNet : 无法处理输入/输出数据。 参数_WarnLatched Bit 21	处理输入/输出数据时检测到错误: 输出数据中含有无效值。	请检查输出数据的内容 (应用)。
E B501	2	DeviceNet : 双 MAC ID 参数_SigLatched Bit 21	在 DeviceNet 总线上找到了具有相同 MAC ID 的设备。	为此设备或其他设备使用不同的 MAC ID。
E B502	2	DeviceNet : 接收队列溢出 参数_SigLatched Bit 21		
E B503	2	DeviceNet : 发送队列溢出 参数_SigLatched Bit 21		
E B504	2	DeviceNet : 发送输入/输出信息时检测到错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B505	2	DeviceNet : CAN 控制器处于 Bus-off 状态 参数_SigLatched Bit 21	错误帧过多, CAN 设备附带不同波特率。	请检查 CAN 总线的安装。
E B506	2	DeviceNet : CAN 溢出 (信息丢失) 参数_SigLatched Bit 21	过快地发送了两个简短的 DeviceNet 信息。	
E B507	2	DeviceNet : 复位请求, 波特率发生改变或 MAC ID 发生改变 参数_SigLatched Bit 21	主站在输出级启用时发出了一个 DeviceNet 复位请求。	只有在禁用输出级时才能复位设备。
E B508	2	DeviceNet : 已关闭电源 参数_SigLatched Bit 21	DeviceNet 总线电源在输出级启用时被关闭。	在关闭 DeviceNet 主站前先禁用输出级。
E B509	2	DeviceNet : 显式连接超时 参数_SigLatched Bit 21		
E B50A	2	DeviceNet : 输入/输出连接超时 参数_SigLatched Bit 21		
E B50B	2	DeviceNet : 在运行状态 Operation Enabled 下结束显式连接 参数_SigLatched Bit 21	没有输入/输出通道处于打开状态并且输出级处于激活状态期间, 结束了一个显式连接。	只使用显式连接时, 应在结束连接之前禁用输出级。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E B50C	2	DeviceNet：在运行状态 Operation Enabled 下结束输入/输出连接 参数_SigLatched Bit 21	输出级处于激活状态期间，结束了输入/输出连接。	结束输入/输出连接前，禁用输出级。
E B600	2	Ethernet：网络过载 参数_SigLatched Bit 21		
E B601	2	Ethernet：丢失 Ethernet 运营商 参数_SigLatched Bit 21		
E B602	2	Ethernet：双重 IP 地址 参数_SigLatched Bit 21		
E B603	2	Ethernet：IP 地址无效 参数_SigLatched Bit 21		
E B604	0	Ethernet：DHCP/BOOTP 参数_WarnLatched Bit 21	通过 DHCP/BOOTP 分配 IP 地址未成功。2 分钟后将放弃此尝试。	使用功能正常的 DHCP 或 BOOTP 服务器，或手动分配 IP 地址。
E B605	2	Ethernet FDR：检测到未配置的错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B606	2	Ethernet FDR：检测到无法排除的错误 参数_SigLatched Bit 21		
E B607	2	Ethernet：输入/输出数据闲置 参数_SigLatched Bit 21	PLC 已停止，但仍在继续传输输入/输出数据。	停止 PLC 之前，禁用所连接驱动放大器的输出级。
E B610	2	EtherCAT：现场总线看门狗错误（辅助信息 = 详细错误代码） 参数_SigLatched Bit 21	EtherCAT 帧丢失，例如由于电缆功能不正常或者主站造成的错误。	请确保布线 and 屏蔽连接正确。请检查 EtherCAT 主站的诊断信息。
E B611	2	EtherCAT：无效的输入/输出数据（辅助信息 = Modbus 地址） 参数_SigLatched Bit 21	输入数据或输出数据错误（如对象长度，对象类型）	请确保 PDO 的配置正确（长度，对象等）
E B612	2	EtherCAT：未连接到输入端和输出端 参数_SigLatched Bit 21	EtherCAT 电缆。失去了与所连接设备的连接。	请检查连接状态的 LED 灯。请检查电缆，并确保输入端和输出端上所连接的设备处于开启状态。请使用 EtherCAT 主站的诊断功能进行进一步的故障查找。
E B613	2	Ethernet：Ethernet 运营商端口 2 不可用 参数_SigLatched Bit 21		
E B614	1	EtherCAT：检测到一般错误（辅助信息 = 详细的错误代码） 参数_SigLatched Bit 21		
E B700	0	Drive Profile Lexium：激活特性曲线时，既没有对 dmControl 也没有对 refA 和 refB 进行映射。	未对 dmControl、refA 或 refB 进行映射。	请对 dmControl、refA 或 refB 进行映射。

错误代码	故障级别	描述	原因	排除措施
E B702	1	速度比例导致速度分辨率不足	采用配置的速度比例时，REFA16 中的速度分辨率不足。	更改速度比例。
E B703	0	驱动特征曲线 Lexium：写入请求含有无效的数据类型。		

第11章

参数

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下主题：

主题	页
参数显示	452
参数清单	454

参数显示

本章概述了可用于产品运行的参数。

此外，关于现场总线通讯的专用参数将在各自的现场总线手册中描述。

不合适的参数值或数据可能引起意外运动、触发信号、损坏部件以及使监测功能禁用。某些参数值或数据仅在重启后才能启用。

警告
<p>意外动作</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。 ● 切勿通过不确定的参数值或数据操作传动系统。 ● 在充分理解参数以及修改所造成的所有影响之前，切勿修改参数值。 ● 请在更改后执行重启并检查所保存的运行数据和/或更改后的参数值。 ● 调试驱动器、升级驱动器或修改驱动器操作时，对所有运行状态和潜在的错误情形进行仔细测试。 ● 在更换了产品以及对参数值和/或其他运行数据进行了修改之后，应进行功能检查。 <p>不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。</p>

概述

参数表达式含有明确识别某个参数所需的信息、设置的可能性、参数的预设和属性。

参数表达式的结构：

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ABCDE Conf → inf - Prn	简要说明 可选值 1 / Abc1 / Rbc1 : 注释 1 2 / Abc2 / Rbc2 : 注释 2 详细说明	A _{pk} 0.00 3.00 300.00	UINT32 R/W 可持续保存 -	现场总线 1234

“参数名称”框

参数名称对参数进行唯一地识别。

“HMI 菜单”和“HMI 名称”框

HMI 菜单显示菜单和指令的顺序，以通过 HMI 访问参数。

“说明”框

简要说明：

简要说明包含有关参数的信息以及对在上面说明参数使用方法的交叉参考。

可选值：

对于含可选值的参数，当通过现场总线输入时将显示数值，当通过调试软件或 HMI 输入时将显示名称。

1 = 通过现场总线输入时的数值

Abc1 = 通过调试软件输入时的名称

Rbc1 = 通过 HMI 输入时的名称

说明和细节：

提供有关参数的详细信息。

“单位”框

值的单位。

“最小值”框

可以输入的最小数值。

“出厂设置”框

产品装运时的设置。

“最大值”框

可以输入的最大值。

“数据类型”框

当没有明确说明最小值和最大值时，数据类型确定有效的值域。

数据类型	最小值	最大值
INT8	-128	127
UINT8	0	255
INT16	-32768	32767
UINT16	0	65535
INT32	-2147483648	2147483647
UINT32	0	4294967295

“R/W”框

关于数值可读性和可写性的提示

R/-：数值仅可读。

R/W-：数值可读、可改写。

“可持续保存”框

“可持续保存”参数值是否持久保持的标志，即在关闭设备电源之后可保存于存储器之中。

如果通过 HMI 修改可持续保存参数的值，驱动放大器会自动在可持续保存内存中保存数值。

如果通过调试软件或现场总线修改可持续保存参数，用户必须在可持续保存内存中保存修改后的数值。

eSM安全模块的参数可通过调试软件进行变更。在传输后，参数值将被可持续保存至eSM模块中。eSM模块不会执行至可持续内存中的明确保存。

“参数地址”框

每个参数有明确的参数地址。通过参数地址通过现场总线访问参数。

通过现场总线输入的十进制数

注意，在现场总线中输入参数值时不使用小数点。必须输入全部的小数位。

输入举例：

数值	调试软件	现场总线
20	20	20
5.0	5.0	50
23.57	23.57	2357
1.000	1.000	1000

参数清单

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_AccessInfo	有关访问通道的信息 低字节：独占访问 值 0：否 值 1：是 高字节：访问通道 值 0：已保留 值 1：输入/输出 值 2：HMI 值 3：Modbus RS485 值 4：现场总线主通道 值 5...12：Modbus TCP，CANopen 第二个 SDO 或 Profibus 主站级别 2 值 13...28：EtherNet/IP 明确通道	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3001:C _h Modbus 280 Profibus 280 CIP 101.1.12 ModbusTCP 280 EtherCAT 3001:C _h PROFINET 280
_actionStatus	Action Word 信息状态： 0：未启用 1：已启用 位占用： Bit 0：故障级别 0 Bit 1：故障级别 1 Bit 2：故障级别 2 Bit 3：故障级别 3 Bit 4：故障级别 4 Bit 5：已保留 Bit 6：电机停机 (_n_act < 9) Bit 7：电机沿正方向运动 Bit 8：电机沿反方向运动 Bit 9：可以通过参数 DPL_intLim 对配置进行设置 Bit 10：可以通过参数 DS402intLim 对配置进行设置 Bit 11：运动曲线生成器停止 (给定速度为 0) Bit 12：运动曲线生成器减速 Bit 13：运动曲线生成器加速 Bit 14：运动曲线生成器持续运转 Bit 15：已保留	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:4 _h Modbus 7176 Profibus 7176 CIP 128.1.4 ModbusTCP 7176 EtherCAT 301C:4 _h PROFINET 7176
_AT_J	总系统的转动惯量 自动调整时自动计算。 步距为 0.1 kg cm ² 。	kg cm ² 0.1 0.1 6553.5	UINT16 R/- 可持久保存 -	CANopen 302F:C _h Modbus 12056 Profibus 12056 CIP 147.1.12 ModbusTCP 12056 EtherCAT 302F:C _h PROFINET 12056
_AT_M_friction	系统的摩擦力矩 自动调整期间进行计算。 步距为 0.01 A _{rms} °。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:7 _h Modbus 12046 Profibus 12046 CIP 147.1.7 ModbusTCP 12046 EtherCAT 302F:7 _h PROFINET 12046

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_AT_M_load	恒定负载力矩 自动调整期间进行计算。 步距为 $0.01 A_{rms}$ °	A_{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 302F:8 _h Modbus 12048 Profibus 12048 CIP 147.1.8 ModbusTCP 12048 EtherCAT 302F:8 _h PROFINET 12048
_AT_progress	自动整定的进程	% 0 0 100	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:B _h Modbus 12054 Profibus 12054 CIP 147.1.11 ModbusTCP 12054 EtherCAT 302F:B _h PROFINET 12054
_AT_state	自动整定状态 位占用： Bits 0 ...10：最新处理的步距 Bit 13：auto_tune_process Bit 14：auto_tune_end Bit 15：auto_tune_err	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302F:2 _h Modbus 12036 Profibus 12036 CIP 147.1.2 ModbusTCP 12036 EtherCAT 302F:2 _h PROFINET 12036
_CanDiag	CANopen 诊断字 0001h: pms read error for TxPdo 0002h: pms write error for RxPdo1 0004h: pms write error for RxPdo2 0008h: pms write error for RxPdo3 0010h: pms write error for RxPdo4 0020h: heartbeat or lifeguard error (timer expired) 0040h: heartbeat msg with incorrect state received 0080h: CAN error counter >96 0100h: CAN message lost 0200h: CAN error counter = 256 (bus-off) 0400h: software queue rx/tx overrun 0800h: error indication from last detected error	- - - - - - - - - - - - - - -	UINT16 R/- - - -	CANopen 3041:6 _h Modbus 16652 Profibus 16652 CIP 165.1.6 ModbusTCP 16652 EtherCAT 3041:6 _h PROFINET 16652
_Cap1CntFall	捕获输入端 1 下降沿时的事件计 数器 用来对下降沿时的捕获事件进行 计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2C _h Modbus 2648 Profibus 2648 CIP 110.1.44 ModbusTCP 2648 EtherCAT 300A:2C _h PROFINET 2648
_Cap1CntRise	捕获输入端 1 上升沿时的事件计 数器 用来对上升沿时的捕获事件进行 计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2B _h Modbus 2646 Profibus 2646 CIP 110.1.43 ModbusTCP 2646 EtherCAT 300A:2B _h PROFINET 2646
_Cap1Count	捕获输入端 1 的事件计数器 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:8 _h Modbus 2576 Profibus 2576 CIP 110.1.8 ModbusTCP 2576 EtherCAT 300A:8 _h PROFINET 2576

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap1CountCons	捕捉输入1的事件计数器 (协调一致) 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 1 时将事件计数器复位。 通过读取参数, 参数“_Cap1PosCons”将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:17 _h Modbus 2606 Profibus 2606 CIP 110.1.23 ModbusTCP 2606 EtherCAT 300A:17 _h PROFINET 2606
_Cap1Pos	捕获输入端 1 所捕获的位置 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:6 _h Modbus 2572 Profibus 2572 CIP 110.1.6 ModbusTCP 2572 EtherCAT 300A:6 _h PROFINET 2572
_Cap1PosCons	捕捉输入1所捕获的位置 (协调一致) 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 通过读取参数“_Cap1CountCons”, 参数将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:18 _h Modbus 2608 Profibus 2608 CIP 110.1.24 ModbusTCP 2608 EtherCAT 300A:18 _h PROFINET 2608
_Cap1PosFallEdge	捕捉输入1在下降沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现下降沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BB:0 _h Modbus 2636 Profibus 2636 CIP 110.1.38 ModbusTCP 2636 EtherCAT 60BB:0 _h PROFINET 2636
_Cap1PosRiseEdge	捕捉输入1在上升沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现上升沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BA:0 _h Modbus 2634 Profibus 2634 CIP 110.1.37 ModbusTCP 2634 EtherCAT 60BA:0 _h PROFINET 2634
_Cap2CntFall	捕获输入端 2 下降沿时的事件计数器 用来对下降沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2E _h Modbus 2652 Profibus 2652 CIP 110.1.46 ModbusTCP 2652 EtherCAT 300A:2E _h PROFINET 2652
_Cap2CntRise	捕获输入端 2 上升沿时的事件计数器 用来对上升沿时的捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2D _h Modbus 2650 Profibus 2650 CIP 110.1.45 ModbusTCP 2650 EtherCAT 300A:2D _h PROFINET 2650

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap2Count	捕获输入端 2 的事件计数器 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:9 _h Modbus 2578 Profibus 2578 CIP 110.1.9 ModbusTCP 2578 EtherCAT 300A:9 _h PROFINET 2578
_Cap2CountCons	捕捉输入2的事件计数器（协调一致） 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 2 时将事件计数器复位。 通过读取参数，参数“_Cap2PosCons”将被更新并被锁定以防更改。由此，两个参数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:19 _h Modbus 2610 Profibus 2610 CIP 110.1.25 ModbusTCP 2610 EtherCAT 300A:19 _h PROFINET 2610
_Cap2Pos	捕获输入端 2 所捕获的位置 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:7 _h Modbus 2574 Profibus 2574 CIP 110.1.7 ModbusTCP 2574 EtherCAT 300A:7 _h PROFINET 2574
_Cap2PosCons	捕捉输入2所捕获的位置（协调一致） 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 通过读取参数“_Cap2CountCons”，参数将被更新并被锁定以防更改。由此，两个参数值将保持协调一致。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:1A _h Modbus 2612 Profibus 2612 CIP 110.1.26 ModbusTCP 2612 EtherCAT 300A:1A _h PROFINET 2612
_Cap2PosFallEdge	捕捉输入2在下降沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现下降沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BD:0 _h Modbus 2640 Profibus 2640 CIP 110.1.40 ModbusTCP 2640 EtherCAT 60BD:0 _h PROFINET 2640
_Cap2PosRisEdge	捕捉输入2在上升沿时所捕获的位置 此参数中包含在出现上升沿时所捕获的位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 60BC:0 _h Modbus 2638 Profibus 2638 CIP 110.1.39 ModbusTCP 2638 EtherCAT 60BC:0 _h PROFINET 2638
_Cap3Count	捕获输入端 3 的事件计数器 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 3 时将事件计数器复位。 RS03 及以上硬件版本可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:14 _h Modbus 2600 Profibus 2600 CIP 110.1.20 ModbusTCP 2600 EtherCAT 300A:14 _h PROFINET 2600

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_Cap3CountCons	<p>捕捉输入3的事件计数器 (协调一致) 用来对捕获事件进行计数。 当启用捕获输入 3 时将事件计数器复位。 通过读取参数, 参数“_Cap3PosCons”将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:1B _h Modbus 2614 Profibus 2614 CIP 110.1.27 ModbusTCP 2614 EtherCAT 300A:1B _h PROFINET 2614
_Cap3Pos	<p>捕获输入端 3 所捕获的位置 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:13 _h Modbus 2598 Profibus 2598 CIP 110.1.19 ModbusTCP 2598 EtherCAT 300A:13 _h PROFINET 2598
_Cap3PosCons	<p>捕捉输入3所捕获的位置 (协调一致) 在“捕获-信号”时间点采集位置。 在“尺度设定”或“基准点定位”后将重新计算所捕获的位置。 通过读取参数“_Cap3CountCons”, 参数将被更新并被锁定以防更改。由此, 两个参数值将保持协调一致。</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 300A:1C _h Modbus 2616 Profibus 2616 CIP 110.1.28 ModbusTCP 2616 EtherCAT 300A:1C _h PROFINET 2616
_CapEventCounter s	<p>捕获输入端 1 和 2 事件计数器总计 该参数包含捕获事件的计数结果。</p> <p>Bit 0 ... 3: _Cap1CntRise (最低 4 Bit) Bit 4 ... 7: _Cap1CntFall (最低 4 Bit) Bit 8 ... 11: _Cap2CntRise (最低 4 Bit) Bit 12 ... 15: _Cap2CntFall (最低 4 Bit) 固件版本为 ≥V01.16 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:2F _h Modbus 2654 Profibus 2654 CIP 110.1.47 ModbusTCP 2654 EtherCAT 300A:2F _h PROFINET 2654
_CapStatus	<p>捕获输入端的状态 读访问： Bit 0：已通过输入CAP1捕获位置 Bit 1：已通过输入CAP2捕获位置 Bit 2：已通过输入CAP3捕获位置</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300A:1 _h Modbus 2562 Profibus 2562 CIP 110.1.1 ModbusTCP 2562 EtherCAT 300A:1 _h PROFINET 2562
_Cond_State4	<p>切换到运行状态 Ready To Switch On 的条件 信息状态： 0：条件未满足 1：条件已满足</p> <p>Bit 0：DC总线或电源电压 Bit 1：安全功能的输入 Bit 2：未启用配置下载 Bit 3：速度大于临界值 Bit 4：已设置绝对位置 Bit 5：抱闸未手动打开</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:26 _h Modbus 7244 Profibus 7244 CIP 128.1.38 ModbusTCP 7244 EtherCAT 301C:26 _h PROFINET 7244

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_CTRL_ActParSet	<p>激活的控制回路参数组</p> <p>值 1：控制回路参数组 1 激活</p> <p>值 2：控制回路参数组 2 激活</p> <p>当设置参数切换 (CTRL_ParChgTime) 时间过后，激活控制回路参数组。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3011:17 _h Modbus 4398 Profibus 4398 CIP 117.1.23 ModbusTCP 4398 EtherCAT 3011:17 _h PROFINET 4398
_CTRL_KPid	<p>电流控制器 d 分量 P 系数</p> <p>从电机参数算得该值。</p> <p>步距为 0.1V/A。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	V/A 0.5 - 1270.0	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3011:1 _h Modbus 4354 Profibus 4354 CIP 117.1.1 ModbusTCP 4354 EtherCAT 3011:1 _h PROFINET 4354
_CTRL_KPiq	<p>电流控制器 q 分量 P 系数</p> <p>从电机参数算得该值。</p> <p>步距为 0.1V/A。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	V/A 0.5 - 1270.0	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3011:3 _h Modbus 4358 Profibus 4358 CIP 117.1.3 ModbusTCP 4358 EtherCAT 3011:3 _h PROFINET 4358
_CTRL_TNid	<p>电流控制器 d 分量积分时间常数</p> <p>从电机参数算得该值。</p> <p>步长为 0.01 ms。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.13 - 327.67	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3011:2 _h Modbus 4356 Profibus 4356 CIP 117.1.2 ModbusTCP 4356 EtherCAT 3011:2 _h PROFINET 4356
_CTRL_TNiq	<p>电流控制器 q 分量积分时间常数</p> <p>从电机参数算得该值。</p> <p>步长为 0.01 ms。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.13 - 327.67	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3011:4 _h Modbus 4360 Profibus 4360 CIP 117.1.4 ModbusTCP 4360 EtherCAT 3011:4 _h PROFINET 4360
_DataError	<p>检测到的同步错误的错误编码 (DE-Bit)</p> <p>驱动特征曲线Lexium：</p> <p>导致设定DataError-Bit的制造商特定的故障编码。</p> <p>通常情况下，当过程数据通道中的数据值更改时，将检测到该错误。DataError-Bit与不随MT变化的参数相关。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:1B _h Modbus 6966 Profibus 6966 CIP 127.1.27 ModbusTCP 6966 EtherCAT 301B:1B _h PROFINET 6966
_DataError Info	<p>关于检测到的 DataError 的更多故障信息 (DE-Bit)</p> <p>驱动特征曲线Lexium：</p> <p>显示出由哪一个映射参数引起DE-Bit的设定。当不随 MT 变化的参数在映射激活时引起写入命令错误时，将设定 DE-Bit。</p> <p>示例：</p> <p>1 = 第一个被映射的参数</p> <p>2 = 第二个被映射的参数</p> <p>以此类推。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:1D _h Modbus 6970 Profibus 6970 CIP 127.1.29 ModbusTCP 6970 EtherCAT 301B:1D _h PROFINET 6970

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_DCOMopmd_act	激活的运行模式 -6 / Manual Tuning / Autotuning : 手动调整/自动调整 -3 / Motion Sequence : Motion Sequence -2 / Electronic Gear : Electronic Gear -1 / Jog : Jog (手动运行) 0 / Reserved : 保留 1 / Profile Position : Profile Position 3 / Profile Velocity : Profile Velocity 4 / Profile Torque : Profile Torque 6 / Homing : Homing 7 / Interpolated Position : Interpolated Position 8 / Cyclic Synchronous Position : Cyclic Synchronous Position 9 / Cyclic Synchronous Velocity : Cyclic Synchronous Velocity 10 / Cyclic Synchronous Torque : Cyclic Synchronous Torque * CANopen 数据类型 : INT8	- -6 - 10	INT16* R/- - -	CANopen 6061:0 _h Modbus 6920 Profibus 6920 CIP 127.1.4 ModbusTCP 6920 EtherCAT 6061:0 _h PROFINET 6920
_DCOMstatus	DriveCom 状态字码 位占用 : Bit 0 : 运行状态 Ready To Switch On Bit 1 : 运行状态 Switched On Bit 2 : 运行状态 Operation Enabled Bit 3 : 运行状态 Fault 位 4 : Voltage Enabled Bit 5 : 运行状态 Quick Stop Bit 6 : 运行状态 Switch On Disabled Bit 7 : 故障级别 0 的错误 Bit 8 : HALT 请求处于激活状态 位 9 : Remote 位 10 : Target Reached 位 11 : Internal Limit Active Bit 12 : 由运行模式决定 位 13 : x_err 位 14 : x_end 位 15 : ref_ok	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 6041:0 _h Modbus 6916 Profibus 6916 CIP 127.1.2 ModbusTCP 6916 EtherCAT 6041:0 _h PROFINET 6916
_DEV_T_current П о н t d E V	设备温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:12 _h Modbus 7204 Profibus 7204 CIP 128.1.18 ModbusTCP 7204 EtherCAT 301C:12 _h PROFINET 7204
_DPL_BitShiftRef A16	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium 的 RefA16 比特移位 速度等级可能导致出现不能以 16 比特显示的数值。使用 RefA16 时该参数显示出其数值已移位的比特数量，以便可以进行传输。 主站在传输前必需考虑该数值，然后将比特相应地向右移位。每 次启用输出级时都会重新计算比特数量。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 12	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:5 _h Modbus 6922 Profibus 6922 CIP 127.1.5 ModbusTCP 6922 EtherCAT 301B:5 _h PROFINET 6922
_DPL_driveInput	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium driveInput	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:28 _h Modbus 6992 Profibus 6992 CIP 127.1.40 ModbusTCP 6992 EtherCAT 301B:28 _h PROFINET 6992

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_DPL_driveStat	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium driveStat	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:25 _h Modbus 6986 Profibus 6986 CIP 127.1.37 ModbusTCP 6986 EtherCAT 301B:25 _h PROFINET 6986
_DPL_mfStat	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium mfStat	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:26 _h Modbus 6988 Profibus 6988 CIP 127.1.38 ModbusTCP 6988 EtherCAT 301B:26 _h PROFINET 6988
_DPL_motionStat	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium motionStat	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:27 _h Modbus 6990 Profibus 6990 CIP 127.1.39 ModbusTCP 6990 EtherCAT 301B:27 _h PROFINET 6990
_ECATaddress CONF → CONF - ECAT	使用的 EtherCAT 地址 由主站分配的 EtherCAT 从站地址。 变更的设置将被立即采用。	- - 1 -	UINT16 R/- - -	CANopen 3045:7 _h Modbus 17678 Profibus 17678 CIP 169.1.7 ModbusTCP 17678 EtherCAT 3045:7 _h PROFINET 17678
_ECATslavestate CONF → CONF - ECS5	EtherCAT 从站状态 1/Init/init: 初始化 2/PreOp/PreOp: 预操作 3/Boot/boot: 引导程序 4/SafeOp/SafeOp: 安全操作 8/Op/Op: 在运行中	- - 1 -	UINT16 R/- - -	CANopen 3045:2 _h Modbus 17668 Profibus 17668 CIP 169.1.2 ModbusTCP 17668 EtherCAT 3045:2 _h PROFINET 17668
_ENC_AmpI Max	SinCos 幅度的最大值 只有在 SinCos 幅度监控功能激活时，该值才可用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	mV - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303F:60 _h Modbus 16320 Profibus 16320 CIP 163.1.96 ModbusTCP 16320 EtherCAT 303F:60 _h PROFINET 16320

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ENC_AmpIMean	SinCos 幅度的平均值 只有在 SinCos 幅度监控功能激活时，该值才可用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	mV - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303F:5E _h Modbus 16316 Profibus 16316 CIP 163.1.94 ModbusTCP 16316 EtherCAT 303F:5E _h PROFINET 16316
_ENC_AmpIVal	SinCos 幅度的值 只有在 SinCos 幅度监控功能激活时，该值才可用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	mV - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303F:5D _h Modbus 16314 Profibus 16314 CIP 163.1.93 ModbusTCP 16314 EtherCAT 303F:5D _h PROFINET 16314
_ENC_AmpIMin	SinCos 幅度的最小值 只有在 SinCos 幅度监控功能激活时，该值才可用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	mV - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303F:5F _h Modbus 16318 Profibus 16318 CIP 163.1.95 ModbusTCP 16318 EtherCAT 303F:5F _h PROFINET 16318
_Enc2Cos	编码器 2 余弦信号 步距为0.001V。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 3051:5 _h Modbus 20746 Profibus 20746 CIP 181.1.5 ModbusTCP 20746 EtherCAT 3051:5 _h PROFINET 20746
_Enc2Sin	编码器 2 正弦信号 步距为0.001V。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 3051:6 _h Modbus 20748 Profibus 20748 CIP 181.1.6 ModbusTCP 20748 EtherCAT 3051:6 _h PROFINET 20748
_ERR_class	故障级别 值 0 : 故障级别0 值 1 : 故障级别1 值 2 : 故障级别2 值 3 : 故障级别3 值 4 : 故障级别4	- 0 - 4	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:2 _h Modbus 15364 Profibus 15364 CIP 160.1.2 ModbusTCP 15364 EtherCAT 303C:2 _h PROFINET 15364
_ERR_DCbus	检测到错误时的 DC 总线电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:7 _h Modbus 15374 Profibus 15374 CIP 160.1.7 ModbusTCP 15374 EtherCAT 303C:7 _h PROFINET 15374

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ERR_enable_cycl	故障时间点输出级启用循环数 从施加电源（控制电压）之后检测到故障时的输出级启用过程次数。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:5 _h Modbus 15370 Profibus 15370 CIP 160.1.5 ModbusTCP 15370 EtherCAT 303C:5 _h PROFINET 15370
_ERR_enable_time	启用输出级和检测到故障之间的时间	s - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:6 _h Modbus 15372 Profibus 15372 CIP 160.1.6 ModbusTCP 15372 EtherCAT 303C:6 _h PROFINET 15372
_ERR_motor_l	检测到错误时的电机电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:9 _h Modbus 15378 Profibus 15378 CIP 160.1.9 ModbusTCP 15378 EtherCAT 303C:9 _h PROFINET 15378
_ERR_motor_v	检测到错误时的电机速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 303C:8 _h Modbus 15376 Profibus 15376 CIP 160.1.8 ModbusTCP 15376 EtherCAT 303C:8 _h PROFINET 15376
_ERR_number	错误代码 读取该参数可将检测到的故障记录（故障级别，故障识别时刻，.....）读入缓存之中，然后就可以从该缓存中读出该故障的所有内容。 此外，还会自动将故障存储器的读指针切换到下一个故障记录。	- 0 - 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:1 _h Modbus 15362 Profibus 15362 CIP 160.1.1 ModbusTCP 15362 EtherCAT 303C:1 _h PROFINET 15362
_ERR_powerOn П о н Р о в о	接通循环的数量	- 0 - 4294967295	UINT32 R/- - -	CANopen 303B:2 _h Modbus 15108 Profibus 15108 CIP 159.1.2 ModbusTCP 15108 EtherCAT 303B:2 _h PROFINET 15108
_ERR_qual	检测到的错误的辅助信息 该记录包含有与错误代码有关的错误辅助信息。 示例：某个参数地址	- 0 - 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 303C:4 _h Modbus 15368 Profibus 15368 CIP 160.1.4 ModbusTCP 15368 EtherCAT 303C:4 _h PROFINET 15368

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
_ERR_temp_dev	检测到错误时的设备温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 303C:B _h Modbus 15382 Profibus 15382 CIP 160.1.11 ModbusTCP 15382 EtherCAT 303C:B _h PROFINET 15382
_ERR_temp_ps	检测到错误时的输出级温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 303C:A _h Modbus 15380 Profibus 15380 CIP 160.1.10 ModbusTCP 15380 EtherCAT 303C:A _h PROFINET 15380
_ERR_time	检测到错误的时刻 以运行小时计数器为准	s 0 - 536870911	UINT32 R/- - -	CANopen 303C:3 _h Modbus 15366 Profibus 15366 CIP 160.1.3 ModbusTCP 15366 EtherCAT 303C:3 _h PROFINET 15366
_ErrNumFbParSvc	最后一个现场总线参数服务错误 代码 如果对某一项参数服务的询问不成功，那么某些现场总线类型只传达常见错误编码。该参数返回上次未成功服务的制造商特定的错误 代码。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3040:43 _h Modbus 16518 Profibus 16518 CIP 164.1.67 ModbusTCP 16518 EtherCAT 3040:43 _h PROFINET 16518
_eSM_func П о н С п о р	eSM 功能 已激活的eSM功能 值0 : Safe Torque Off (STO) 值 1 : 未激活功能 值2 : Safe Operating Stop (SOS) 值3 : Safely Limited Speed (SLS) 值 4 : 已保留 值5 : Safe Stop 1 (SS1) 值6 : Safe Stop 2 (SS2) 值7 : 故障后Safe Operating Stop (SOS) 值8 : 机器运行模式自动运行中的Safely Limited Speed (SLS) 若数值的Bit 15被设定 : GUARD_ACK被触发。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304C:17 _h Modbus 19502 Profibus 19502 CIP 176.1.23 ModbusTCP 19502 EtherCAT 304C:17 _h PROFINET 19502
_eSM_LI_act П о н С п и н	eSM 数字量输入通道 B 信息状态 : 0 : 0 电平 1 : 1 电平 位占用 : Bit 0 : /ESTOP_B Bit 1 : GUARD_B Bit 3 : SETUPMODE_B Bit 4 : SETUPENABLE_B Bit 6 : GUARD_ACK Bit 8 : ESMSTART Bit 9 : /INTERLOCK_IN 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304C:12 _h Modbus 19492 Profibus 19492 CIP 176.1.18 ModbusTCP 19492 EtherCAT 304C:12 _h PROFINET 19492

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_eSM_LI_mask	eSM 数字量输入通道 B 掩码 已启用数字量输入的掩码 0 : 数字量输入未启用 1 : 数字量输入已启用 位占用 : 请参见数字量输入通道。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304C:13 _h Modbus 19494 Profibus 19494 CIP 176.1.19 ModbusTCP 19494 EtherCAT 304C:13 _h PROFINET 19494
_eSM_L0_act	eSM 数字输出通道 B 信息状态 : 0 : 0 电平 1 : 1 电平 位占用 : Bit 0 : CCM24V_OUT_B Bit 1 : 驱动6的运行状态为 Operation Enabled (B) Bit 2 : RELAY_OUT_B Bit 3 : AUXOUT2 Bit 4 : /INTERLOCK_OUT Bit 5 ... 15 : 已保留 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304C:14 _h Modbus 19496 Profibus 19496 CIP 176.1.20 ModbusTCP 19496 EtherCAT 304C:14 _h PROFINET 19496
_eSM_state П о н 5 П 5 t	eSM 运行状态 0 / eSM module missing / П , 5 5 : eSM模块缺失 1 / Start / 5 t r t : 启动 2 / Not Ready To Switch On / n r d y : 未准备好开启 3 / Switch On Disabled / d , 5 : 已禁用开启 4 / Ready To Switch On / r d y : 准备好开启 6 / Operation Enabled / r u n : 已启用操作 7 / Quick Stop / 9 5 t P : 快速停止 8 / Fault Reaction Active / F L t : 故障响应激活 9 / Fault / F L t : 故障 eSM状态机的状态字 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304C:16 _h Modbus 19500 Profibus 19500 CIP 176.1.22 ModbusTCP 19500 EtherCAT 304C:16 _h PROFINET 19500
_eSMVer	eSM 固件修订 固件修订 Bit 0 ... 7 : 固件继续发展 (dez) Bit 8 ... 15 : 固件修订幅度小 (dez) Bit 16 ... 23 : 固件修订幅度大 (dez) Bit 24 ... 31 : 已保留 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 304C:F _h Modbus 19486 Profibus 19486 CIP 176.1.15 ModbusTCP 19486 EtherCAT 304C:F _h PROFINET 19486
_EthFdrError	最后检测到的错误的 FDR 代码 0 / No error : 无故障 2 / Not compatible : 配置与驱动放大器不兼容 3 / Server read error : 读取服务器文件时检测到错误 4 / Server write error : 写入服务器文件时检测到错误 7 / Server connection error : 无法连接至服务器 12 / Server file missing : 服务器上缺失FDR文件 13 / Copy to drive error : 复制服务器文件至驱动放大器时检测到故障 14 / Invalid configuration : 驱动放大器的配置无效	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:46 _h Modbus 17548 Profibus 17548 CIP 168.1.70 ModbusTCP 17548 EtherCAT 3044:46 _h PROFINET 17548

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_EthFdrStatus	FDR 状态 0 / Not initialized : 未初始化 1 / Initialization : 初始化 2 / IP assignment : 分配 IP 地址 3 / Ready : 已就绪 4 / Operational : 在运行中 5 / Unconfigured : 未配置 6 / Irrecoverable : 无法排除	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:45 _h Modbus 17546 Profibus 17546 CIP 168.1.69 ModbusTCP 17546 EtherCAT 3044:45 _h PROFINET 17546
_EthIPFdr1	FDR 服务器 IP 地址, 字节 1	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:3C _h Modbus 17528 Profibus 17528 CIP 168.1.60 ModbusTCP 17528 EtherCAT 3044:3C _h PROFINET 17528
_EthIPFdr2	FDR 服务器 IP 地址, 字节 2	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:3D _h Modbus 17530 Profibus 17530 CIP 168.1.61 ModbusTCP 17530 EtherCAT 3044:3D _h PROFINET 17530
_EthIPFdr3	FDR 服务器 IP 地址, 字节 3	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:3E _h Modbus 17532 Profibus 17532 CIP 168.1.62 ModbusTCP 17532 EtherCAT 3044:3E _h PROFINET 17532
_EthIPFdr4	FDR 服务器 IP 地址, 字节 4	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:3F _h Modbus 17534 Profibus 17534 CIP 168.1.63 ModbusTCP 17534 EtherCAT 3044:3F _h PROFINET 17534
_EthIPgateAct1	当前使用的网关 IP 地址, 字节 1 Gateway的IP地址的Byte 1 (x.0.0.0)。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1B _h Modbus 17462 Profibus 17462 CIP 168.1.27 ModbusTCP 17462 EtherCAT 3044:1B _h PROFINET 17462

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_EthIPgateAct2	当前使用的网关 IP 地址，字节 2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1C _h Modbus 17464 Profibus 17464 CIP 168.1.28 ModbusTCP 17464 EtherCAT 3044:1C _h PROFINET 17464
_EthIPgateAct3	当前使用的网关 IP 地址，字节 3	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1D _h Modbus 17466 Profibus 17466 CIP 168.1.29 ModbusTCP 17466 EtherCAT 3044:1D _h PROFINET 17466
_EthIPgateAct4	当前使用的网关 IP 地址，字节 4	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1E _h Modbus 17468 Profibus 17468 CIP 168.1.30 ModbusTCP 17468 EtherCAT 3044:1E _h PROFINET 17468
_EthIPmaskAct1	当前使用的子网掩码 IP 地址， 字节 1 子网掩码的 IP 地址的 Byte 1 (x.0.0.0)。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:17 _h Modbus 17454 Profibus 17454 CIP 168.1.23 ModbusTCP 17454 EtherCAT 3044:17 _h PROFINET 17454
_EthIPmaskAct2	当前使用的子网掩码 IP 地址 ，字节 2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:18 _h Modbus 17456 Profibus 17456 CIP 168.1.24 ModbusTCP 17456 EtherCAT 3044:18 _h PROFINET 17456
_EthIPmaskAct3	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 3	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:19 _h Modbus 17458 Profibus 17458 CIP 168.1.25 ModbusTCP 17458 EtherCAT 3044:19 _h PROFINET 17458

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_EthIPmaskAct4	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 4	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1A _h Modbus 17460 Profibus 17460 CIP 168.1.26 ModbusTCP 17460 EtherCAT 3044:1A _h PROFINET 17460
_EthIPmoduleAct1 CONF → CONF - ,PA1	当前使用的以太网模块 IP 地址，字节 1 Ethernet插件的IP地址的Byte 1 (x.0.0.0)。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:13 _h Modbus 17446 Profibus 17446 CIP 168.1.19 ModbusTCP 17446 EtherCAT 3044:13 _h PROFINET 17446
_EthIPmoduleAct2 CONF → CONF - ,PA2	当前使用的以太网模块 IP 地址，字节 2	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:14 _h Modbus 17448 Profibus 17448 CIP 168.1.20 ModbusTCP 17448 EtherCAT 3044:14 _h PROFINET 17448
_EthIPmoduleAct3 CONF → CONF - ,PA3	当前使用的以太网模块 IP 地址，字节 3	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:15 _h Modbus 17450 Profibus 17450 CIP 168.1.21 ModbusTCP 17450 EtherCAT 3044:15 _h PROFINET 17450
_EthIPmoduleAct4 CONF → CONF - ,PA4	当前使用的以太网模块 IP 地址，字节 4	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:16 _h Modbus 17452 Profibus 17452 CIP 168.1.22 ModbusTCP 17452 EtherCAT 3044:16 _h PROFINET 17452
_EthMAC1	以太网模块 MAC 地址，字节 1	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:1F _h Modbus 17470 Profibus 17470 CIP 168.1.31 ModbusTCP 17470 EtherCAT 3044:1F _h PROFINET 17470

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_EthMAC2	以太网模块 MAC 地址，字节 2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:20 _h Modbus 17472 Profibus 17472 CIP 168.1.32 ModbusTCP 17472 EtherCAT 3044:20 _h PROFINET 17472
_EthMAC3	以太网模块 MAC 地址，字节 3	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:21 _h Modbus 17474 Profibus 17474 CIP 168.1.33 ModbusTCP 17474 EtherCAT 3044:21 _h PROFINET 17474
_EthMAC4	以太网模块 MAC 地址，字节 4	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:22 _h Modbus 17476 Profibus 17476 CIP 168.1.34 ModbusTCP 17476 EtherCAT 3044:22 _h PROFINET 17476
_EthMAC5	以太网模块 MAC 地址，字节 5	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:23 _h Modbus 17478 Profibus 17478 CIP 168.1.35 ModbusTCP 17478 EtherCAT 3044:23 _h PROFINET 17478
_EthMAC6	以太网模块 MAC 地址，字节 6	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3044:24 _h Modbus 17480 Profibus 17480 CIP 168.1.36 ModbusTCP 17480 EtherCAT 3044:24 _h PROFINET 17480
_fwNoSlot1	插槽 1 固件编号 示例值：PR0912.00 该数值将以十进制数值显示：91200。 如果未安装模块，则归还数值 0。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3002:17 _h Modbus 558 Profibus 558 CIP 102.1.23 ModbusTCP 558 EtherCAT 3002:17 _h PROFINET 558

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_fwNoSlot2	插槽 2 固件编号 示例值：PR0912.00 该数值将以十进位数值显示：91200。 如果未安装模块，则归还数值 0。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3002:1C _h Modbus 568 Profibus 568 CIP 102.1.28 ModbusTCP 568 EtherCAT 3002:1C _h PROFINET 568
_fwNoSlot3	插槽 3 固件编号 示例值：PR0912.00 该数值将以十进位数值显示：91200。 如果未安装模块，则归还数值 0。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3002:21 _h Modbus 578 Profibus 578 CIP 102.1.33 ModbusTCP 578 EtherCAT 3002:21 _h PROFINET 578
_fwNoSlot3Boot	插槽 3 固件编号 (Bootloader) 示例值：PR0912.00 该数值将以十进位数值显示：91200。 如果未安装模块，则归还数值 0。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3002:27 _h Modbus 590 Profibus 590 CIP 102.1.39 ModbusTCP 590 EtherCAT 3002:27 _h PROFINET 590
_fwNoSlot3FPGA	插槽 3 固件编号 (FPGA) 示例值：PR0912.00 该数值将以十进位数值显示：91200。 如果未安装模块，则归还数值 0。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3002:24 _h Modbus 584 Profibus 584 CIP 102.1.36 ModbusTCP 584 EtherCAT 3002:24 _h PROFINET 584
_fwRevSlot1	插槽 1 固件修订 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于参数 _fwVerSlot1 中。 ZZ 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进位数值显示：45	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:19 _h Modbus 562 Profibus 562 CIP 102.1.25 ModbusTCP 562 EtherCAT 3002:19 _h PROFINET 562
_fwRevSlot2	插槽 2 固件修订 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于参数 _fwVersSlot2 中。 ZZ 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进位数值显示：45	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:1E _h Modbus 572 Profibus 572 CIP 102.1.30 ModbusTCP 572 EtherCAT 3002:1E _h PROFINET 572

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_fwRevSlot3 CONF → INF - REV	插槽 3 固件修订 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于参数 _fwVerSlot3 中。 ZZ 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：45	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:23 _h Modbus 582 Profibus 582 CIP 102.1.35 ModbusTCP 582 EtherCAT 3002:23 _h PROFINET 582
_fwRevSlot3Boot CONF → INF - brEV	插槽 3 固件修订 (Bootloader) 版本格式为 XX.YY.ZZ.BB。 XX.YY 部分存在于参数 _fwVerSlot3Boot 中。 ZZ.BB 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45.67 该数值将以十进制数值显示：4567	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:29 _h Modbus 594 Profibus 594 CIP 102.1.41 ModbusTCP 594 EtherCAT 3002:29 _h PROFINET 594
_fwRevSlot3FPGA CONF → INF - FrEV	插槽 3 固件修订 (FPGA) 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于参数 _fwVerSlot3FPGA 中。 ZZ 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：45	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:26 _h Modbus 588 Profibus 588 CIP 102.1.38 ModbusTCP 588 EtherCAT 3002:26 _h PROFINET 588
_fwVersSlot1	插槽 1 固件版本 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ 部分存在于参数 _fwRevSlot1 中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:18 _h Modbus 560 Profibus 560 CIP 102.1.24 ModbusTCP 560 EtherCAT 3002:18 _h PROFINET 560
_fwVersSlot2	插槽 2 固件版本 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ 部分存在于参数 _fwRevSlot2 中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:1D _h Modbus 570 Profibus 570 CIP 102.1.29 ModbusTCP 570 EtherCAT 3002:1D _h PROFINET 570
_fwVersSlot3 CONF → INF - RVer	插槽 3 固件版本 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ 部分存在于参数 _fwRevSlot3 中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:22 _h Modbus 580 Profibus 580 CIP 102.1.34 ModbusTCP 580 EtherCAT 3002:22 _h PROFINET 580

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_fwVersSlot3Boot CONF → INF - bVer	插槽 3 固件版本 (Bootloader) 版本格式为 XX.YY.ZZ.BB。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ.BB 部分存在于参数 _fwRevSlot3Boot 中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45.67 该数值将以十进位数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:28 _h Modbus 592 Profibus 592 CIP 102.1.40 ModbusTCP 592 EtherCAT 3002:28 _h PROFINET 592
_fwVersSlot3FPGA CONF → INF - FVer	插槽 3 固件版本 (FPGA) 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ 部分存在于参数 _fwRevSlot3FPGA 中。 如果未安装模块，则归还数值 0。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进位数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:25 _h Modbus 586 Profibus 586 CIP 102.1.37 ModbusTCP 586 EtherCAT 3002:25 _h PROFINET 586
_GEAR_p_diff	运行模式 Electronic Gear 下的位置偏差 在使用“无补偿运动的位置同步”和“有补偿运动的位置同步”的方法时，给定位置与实际位置间的位置偏差。 位置偏差可能因在被禁止的方向上运动（参数 GEARdir_enabl）或速度限制（参数 GEARpos_v_max）而产生。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:D _h Modbus 7962 Profibus 7962 CIP 131.1.13 ModbusTCP 7962 EtherCAT 301F:D _h PROFINET 7962
_HMdisREFtoIDX	开关点至标志脉冲的间距 由此可检查标志脉冲距开关点的距离，并充当带标志脉冲的基准点定位运行是否可以被复制的标准。 通过参数 _HMdisREFtoIDX_usr 可以在用户单元中输入数值。 步距为 0.0001 转。	转 - - -	INT32 R/- - -	CANopen 3028:C _h Modbus 10264 Profibus 10264 CIP 140.1.12 ModbusTCP 10264 EtherCAT 3028:C _h PROFINET 10264
_HMdisREFtoIDX_usr	开关点至标志脉冲的间距 由此可检查标志脉冲距开关点的距离，并充当带标志脉冲的基准点定位运行是否可以被复制的标准。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 3028:F _h Modbus 10270 Profibus 10270 CIP 140.1.15 ModbusTCP 10270 EtherCAT 3028:F _h PROFINET 10270
_hwVersCPU	控制板的硬件版本	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:12 _h Modbus 548 Profibus 548 CIP 102.1.18 ModbusTCP 548 EtherCAT 3002:12 _h PROFINET 548
_hwVersPS	输出级的硬件版本	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:14 _h Modbus 552 Profibus 552 CIP 102.1.20 ModbusTCP 552 EtherCAT 3002:14 _h PROFINET 552

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_hwVersSlot1	插槽 1 中模块的硬件版本	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:16 _h Modbus 556 Profibus 556 CIP 102.1.22 ModbusTCP 556 EtherCAT 3002:16 _h PROFINET 556
_hwVersSlot2	插槽 2 中模块的硬件版本	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:1B _h Modbus 566 Profibus 566 CIP 102.1.27 ModbusTCP 566 EtherCAT 3002:1B _h PROFINET 566
_hwVersSlot3	插槽 3 中模块的硬件版本	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:20 _h Modbus 576 Profibus 576 CIP 102.1.32 ModbusTCP 576 EtherCAT 3002:20 _h PROFINET 576
_I_act Π ο η ι Α ρ ς t	电机总电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:3 _h Modbus 7686 Profibus 7686 CIP 130.1.3 ModbusTCP 7686 EtherCAT 301E:3 _h PROFINET 7686
_I_d_act_rms	实际电机电流 (d 分量, 磁场削弱) 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:2 _h Modbus 7684 Profibus 7684 CIP 130.1.2 ModbusTCP 7684 EtherCAT 301E:2 _h PROFINET 7684
_I_d_ref_rms	给定电机电流 (d 分量, 磁场削弱) 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:11 _h Modbus 7714 Profibus 7714 CIP 130.1.17 ModbusTCP 7714 EtherCAT 301E:11 _h PROFINET 7714
_I_max_act	当前作用的电流限制 当前作用的电流限制的数值。该值是下列数值中最小的一个： - CTRL_I_max (仅在常规操作时) - LIM_I_maxQSTP (仅在 Quick Stop 时) - LIM_I_maxHalt (仅在停止时) - 通过数字量输入的电流限制 - _M_I_max (仅当连接了电机时) - _PS_I_max 由 I2t 监控所导致的限幅也将被注意到。 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:28 _h Modbus 7248 Profibus 7248 CIP 128.1.40 ModbusTCP 7248 EtherCAT 301C:28 _h PROFINET 7248

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_lmax_system	系统的电流限制 该参数指定了最大的系统电流。取最大电机电流值或最大输出级 电流值中较小的一个。若未连接电机，则该参数将仅考虑最大输 出级电流。 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:27 _h Modbus 7246 Profibus 7246 CIP 128.1.39 ModbusTCP 7246 EtherCAT 301C:27 _h PROFINET 7246
_Inc_ENC2Raw	编码器 2 的粗略增量实际值 当机器编码器的分辨率不明时，仅在调试编码器2时才需要此参 数。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	Enclnc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:25 _h Modbus 7754 Profibus 7754 CIP 130.1.37 ModbusTCP 7754 EtherCAT 301E:25 _h PROFINET 7754
_InvalidParam CONF → FLt - inPR	含无效值的参数的 Modbus 地址 当发现配置故障时，带无效值的参数 Modbus 地址将在此处显 示。	- - 0 -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:6 _h Modbus 7180 Profibus 7180 CIP 128.1.6 ModbusTCP 7180 EtherCAT 301C:6 _h PROFINET 7180
_IO_act Пон иоАЦ	数字量输入端和输出端的物理状态 低位元： Bit 0 : DI0 Bit 1 : DI1 Bit 2 : DI2 Bit 3 : DI3 Bit 4 : DI4 Bit 5 : DI5 高位元： Bit 8 : DQ0 Bit 9 : DQ1 Bit 10 : DQ2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:1 _h Modbus 2050 Profibus 2050 CIP 108.1.1 ModbusTCP 2050 EtherCAT 3008:1 _h PROFINET 2050
_IO_DI_act Пон диПо	数字量输入端的状态 位占用： Bit 0 : DI0 Bit 1 : DI1 Bit 2 : DI2 Bit 3 : DI3 Bit 4 : DI4 Bit 5 : DI5	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:F _h Modbus 2078 Profibus 2078 CIP 108.1.15 ModbusTCP 2078 EtherCAT 3008:F _h PROFINET 2078
_IO_DQ_act Пон доПо	数字输出端的状态 位占用： Bit 0 : DQ0 Bit 1 : DQ1 Bit 2 : DQ2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:10 _h Modbus 2080 Profibus 2080 CIP 108.1.16 ModbusTCP 2080 EtherCAT 3008:10 _h PROFINET 2080

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_IO_STO_act П о н С т о	STO 安全功能输入端的状态 Bit 0 : STO_A Bit 1 : STO_B 若没有接入任何eSM安全模块,则该参数显示的信号输入状态为STO_A和STO_B。 若已接入一个eSM安全模块,则可通过信号输入端或eSM安全模块开启STO安全功能。此时,该参数显示STO安全功能是否开启(无论通过信号输入端亦或通过eSM安全模块开启)。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3008:26 _h Modbus 2124 Profibus 2124 CIP 108.1.38 ModbusTCP 2124 EtherCAT 3008:26 _h PROFINET 2124
_IOdataMtoS01	主站至从站I/O参数数据 - 参数01 主站和从站之间循环通讯的数据。 该参数包含从主站映射至从站的第一个参数的数据。 参数_IOdataMtoS02至_IOdataMtoS16含有其它被映射参数的数据。	- 0 FFFFFFFFh 4294967295	UINT32 R/- - -	CANopen 3040:1 _h Modbus 16386 Profibus 16386 CIP 164.1.1 ModbusTCP 16386 EtherCAT 3040:1 _h PROFINET 16386
_IOdataStoM01	从站至主站I/O参数数据 - 参数01 主站和从站之间循环通讯的数据。 该参数包含从从站映射至主站的第一个参数的数据。 参数_IOdataStoM02至_IOdataStoM16含有其它被映射参数的数据。	- 0 FFFFFFFFh 4294967295	UINT32 R/- - -	CANopen 3040:21 _h Modbus 16450 Profibus 16450 CIP 164.1.33 ModbusTCP 16450 EtherCAT 3040:21 _h PROFINET 16450
_IOM1_AI11_act П о н А н 1 1	IOM1 : AI11 输入电压的值 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV -10000 - 10000	INT16 R/- - -	CANopen 304F:1 _h Modbus 20226 Profibus 20226 CIP 179.1.1 ModbusTCP 20226 EtherCAT 304F:1 _h PROFINET 20226
_IOM1_AI12_act П о н А н 1 2	IOM1 : AI12 输入电压的值 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV -10000 - 10000	INT16 R/- - -	CANopen 304F:5 _h Modbus 20234 Profibus 20234 CIP 179.1.5 ModbusTCP 20234 EtherCAT 304F:5 _h PROFINET 20234
_IOM1_AQ11_ref П о н А о 1 1	IOM1 : AQ11 的值 单位取决于参数IOM1_AQ_mode中的设置。 当'电压'完成设定时： 单位：mV 当'电流'完成设定时： 单位：μA 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- -10000 - 20000	INT16 R/- - -	CANopen 304F:27 _h Modbus 20302 Profibus 20302 CIP 179.1.39 ModbusTCP 20302 EtherCAT 304F:27 _h PROFINET 20302

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_IOM1_AQ12_ref П о н А о л 2	IOM1 : AQ12 的值 单位取决于参数IOM1_AQ_mode中的设置。 当'电压'完成设定时 : 单位 : mV 当'电流'完成设定时 : 单位 : μA 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- -10000 - 20000	INT16 R/- - -	CANopen 304F:31 _h Modbus 20322 Profibus 20322 CIP 179.1.49 ModbusTCP 20322 EtherCAT 304F:31 _h PROFINET 20322
_IOM1_DI_act П о н д , l X	IOM1 : 数字量输入端的状态 位占用 : Bit 10 : DI0 Bit 1 : DI11 Bit 2 : DI12 Bit 3 : DI13 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304F:35 _h Modbus 20330 Profibus 20330 CIP 179.1.53 ModbusTCP 20330 EtherCAT 304F:35 _h PROFINET 20330
_IOM1_DQ_act П о н д о l X	IOM1 : 数字输出端的状态 位占用 : Bit 10 : DQ0 Bit 1 : DQ11 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 304F:36 _h Modbus 20332 Profibus 20332 CIP 179.1.54 ModbusTCP 20332 EtherCAT 304F:36 _h PROFINET 20332
_IOmappingMtoS01	主站至从站I/O参数映射 - 参数01 主站和从站之间循环通讯的映射。 该参数包含从主站映射至从站的第一个参数的数据。 参数_IOmappingMtoS02至_IOmappingMtoS16含有其它被映射参数的映射情况。	- 0 FFFFh 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 3040:11 _h Modbus 16418 Profibus 16418 CIP 164.1.17 ModbusTCP 16418 EtherCAT 3040:11 _h PROFINET 16418
_IOmappingStoM01	从站至主站I/O参数映射 - 参数01 主站和从站之间循环通讯的映射。 该参数包含从从站映射至主站的第一个参数的数据。 参数_IOmappingStoM02至_IOmappingStoM16含有其它被映射参数的映射情况。	- 0 FFFFh 65535	UINT16 R/- - -	CANopen 3040:31 _h Modbus 16482 Profibus 16482 CIP 164.1.49 ModbusTCP 16482 EtherCAT 3040:31 _h PROFINET 16482
_IPAddressAct1 C о н F → C о н - , P P l	当前使用的 IP 地址 , 字节 1 IP 地址的字节 1 (x.0.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:4 _h Modbus 15880 Profibus 15880 CIP 162.1.4 ModbusTCP 15880 EtherCAT 303E:4 _h PROFINET 15880

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_IPAddressAct2 CONF → CONF - ,PAR2	当前使用的 IP 地址，字节 2 IP 地址的字节 2 (0.x.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:5 _h Modbus 15882 Profibus 15882 CIP 162.1.5 ModbusTCP 15882 EtherCAT 303E:5 _h PROFINET 15882
_IPAddressAct3 CONF → CONF - ,PAR3	当前使用的 IP 地址，字节 3 IP 地址的字节 3 (0.0.x.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:6 _h Modbus 15884 Profibus 15884 CIP 162.1.6 ModbusTCP 15884 EtherCAT 303E:6 _h PROFINET 15884
_IPAddressAct4 CONF → CONF - ,PAR4	当前使用的 IP 地址，字节 4 IP 地址的字节 4 (0.0.0.x)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:7 _h Modbus 15886 Profibus 15886 CIP 162.1.7 ModbusTCP 15886 EtherCAT 303E:7 _h PROFINET 15886
_IPgateAct1	当前使用的网关 IP 地址，字节 1 Gateway的IP地址的Byte 1 (x.0.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:C _h Modbus 15896 Profibus 15896 CIP 162.1.12 ModbusTCP 15896 EtherCAT 303E:C _h PROFINET 15896
_IPgateAct2	当前使用的网关 IP 地址，字节 2 Gateway的IP地址的Byte 2 (0.x.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:D _h Modbus 15898 Profibus 15898 CIP 162.1.13 ModbusTCP 15898 EtherCAT 303E:D _h PROFINET 15898
_IPgateAct3	当前使用的网关 IP 地址，字节 3 Gateway的IP地址的Byte 3 (0.0.x.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:E _h Modbus 15900 Profibus 15900 CIP 162.1.14 ModbusTCP 15900 EtherCAT 303E:E _h PROFINET 15900
_IPgateAct4	当前使用的网关 IP 地址，字节 4 Gateway的IP地址的Byte 4 (0.0.0.x)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:F _h Modbus 15902 Profibus 15902 CIP 162.1.15 ModbusTCP 15902 EtherCAT 303E:F _h PROFINET 15902

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_IPmaskAct1	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 1 子网掩码的 IP 地址的 Byte 1 (x.0.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:8 _h Modbus 15888 Profibus 15888 CIP 162.1.8 ModbusTCP 15888 EtherCAT 303E:8 _h PROFINET 15888
_IPmaskAct2	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 2 子网掩码的 IP 地址的 Byte 2 (0.x.0.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:9 _h Modbus 15890 Profibus 15890 CIP 162.1.9 ModbusTCP 15890 EtherCAT 303E:9 _h PROFINET 15890
_IPmaskAct3	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 3 子网掩码的 IP 地址的 Byte 3 (0.0.x.0)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:A _h Modbus 15892 Profibus 15892 CIP 162.1.10 ModbusTCP 15892 EtherCAT 303E:A _h PROFINET 15892
_IPmaskAct4	当前使用的子网掩码 IP 地址，字节 4 子网掩码的 IP 地址的 Byte 4 (0.0.0.x)。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 255	UINT16 R/- - -	CANopen 303E:B _h Modbus 15894 Profibus 15894 CIP 162.1.11 ModbusTCP 15894 EtherCAT 303E:B _h PROFINET 15894
_Iq_act_rms П о н q R c t	实际电机电流 (q 分量，产生转矩) 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:1 _h Modbus 7682 Profibus 7682 CIP 130.1.1 ModbusTCP 7682 EtherCAT 301E:1 _h PROFINET 7682
_Iq_ref_rms П о н q r e f	额定电机电流 (q 分量，产生转矩) 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:10 _h Modbus 7712 Profibus 7712 CIP 130.1.16 ModbusTCP 7712 EtherCAT 301E:10 _h PROFINET 7712
_LastError П о н L F L t	导致停机的故障 (故障级别 1 至 4) 最后发现错误的错误代码。其它发现错误将不会覆盖此错误 代码。 示例：若对检测到的限位开关故障的响应触发了过电压故障，此 参数中将包含检测到的限位开关故障的错误 代码。 例外：检测到的故障级别 4 的错误将覆盖现存的条目。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 603F:0 _h Modbus 7178 Profibus 7178 CIP 128.1.5 ModbusTCP 7178 EtherCAT 603F:0 _h PROFINET 7178

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_LastError_Qual	关于最后检测到的错误辅助信息 该参数包含与错误代码有关的最后检测到的错误辅助信息。比 如：某个参数地址。	- - 0 -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:1F _h Modbus 7230 Profibus 7230 CIP 128.1.31 ModbusTCP 7230 EtherCAT 301C:1F _h PROFINET 7230
_LastWarning П о н L W r n	最后检测到的故障级别为 0 的错误的错误代码 如果检测到的错误不再存在，则会将错误代码保存至下一次错误 复位。 值 0：无故障级别为 0 的错误	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:9 _h Modbus 7186 Profibus 7186 CIP 128.1.9 ModbusTCP 7186 EtherCAT 301C:9 _h PROFINET 7186
_M_BRK_T_apply	关闭时间（抱闸关闭）	ms - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:21 _h Modbus 3394 Profibus 3394 CIP 113.1.33 ModbusTCP 3394 EtherCAT 300D:21 _h PROFINET 3394
_M_BRK_T_release	接通时间（抱闸打开）	ms - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:22 _h Modbus 3396 Profibus 3396 CIP 113.1.34 ModbusTCP 3396 EtherCAT 300D:22 _h PROFINET 3396
_M_Enc_Cosine	编码器余弦信号的电压 步距为0.001V。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:2B _h Modbus 7254 Profibus 7254 CIP 128.1.43 ModbusTCP 7254 EtherCAT 301C:2B _h PROFINET 7254
_M_Enc_Sine	编码器正弦信号的电压 步距为0.001V。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:2C _h Modbus 7256 Profibus 7256 CIP 128.1.44 ModbusTCP 7256 EtherCAT 301C:2C _h PROFINET 7256

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_M_Encoder CONF → INF - SEN5	电机编码器的类型 1 / SinCos With HiFa / SWH : 有Hiperface的SinCos 2 / SinCos Without HiFa / SWOH : 无Hiperface的SinCos 3 / SinCos With Hall / SWHR : 有Hall的SinCos 4 / SinCos With EnDat / SWEN : 有EnDat的SinCos 5 / EnDat Without SinCos / ENDR : 无SinCos的EnDat 6 / Resolver / RESO : 旋转变压器 7 / Hall / HALL : Hall (还不支持) 8 / BISS / BISS : BISS 高位元 : 值0 : 旋转编码器 值1 : 直线编码器	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:3h Modbus 3334 Profibus 3334 CIP 113.1.3 ModbusTCP 3334 EtherCAT 300D:3h PROFINET 3334
_M_HoldingBrake	抱闸识别 值0 : 无抱闸的电机 值1 : 带抱闸的电机	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:20h Modbus 3392 Profibus 3392 CIP 113.1.32 ModbusTCP 3392 EtherCAT 300D:20h PROFINET 3392
_M_I_0	电机连续静止电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:13h Modbus 3366 Profibus 3366 CIP 113.1.19 ModbusTCP 3366 EtherCAT 300D:13h PROFINET 3366
_M_I_max CONF → INF - PIPA	最大电机电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:6h Modbus 3340 Profibus 3340 CIP 113.1.6 ModbusTCP 3340 EtherCAT 300D:6h PROFINET 3340
_M_I_nom CONF → INF - PIPO	电机额定电流 步距为 0.01 A _{rms} 。	A _{rms} - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:7h Modbus 3342 Profibus 3342 CIP 113.1.7 ModbusTCP 3342 EtherCAT 300D:7h PROFINET 3342
_M_I2t	最大电机电流的最大允许时间	ms - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:11h Modbus 3362 Profibus 3362 CIP 113.1.17 ModbusTCP 3362 EtherCAT 300D:11h PROFINET 3362
_M_Jrot	电机转动惯量 单位 : 旋转电机 : kgcm ² 直线电机 : kg 步距为0.001 motor_f。	motor_f - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 300D:C _h Modbus 3352 Profibus 3352 CIP 113.1.12 ModbusTCP 3352 EtherCAT 300D:C _h PROFINET 3352

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_M_kE	电机电压常数 kE 当转速为 1000 1/min 时，单位为 Vrms 的电压常数。 单位： 旋转电机：Vrms/(1/min) 直线电机：Vrms/(m/s) 步距为 0.1 motor_u。	motor_u - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 300D:B _h Modbus 3350 Profibus 3350 CIP 113.1.11 ModbusTCP 3350 EtherCAT 300D:B _h PROFINET 3350
_M_L_d	电机电感 d 分量 步距为 0.01mH。	mH - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:F _h Modbus 3358 Profibus 3358 CIP 113.1.15 ModbusTCP 3358 EtherCAT 300D:F _h PROFINET 3358
_M_L_q	电机电感 q 分量 步距为 0.01mH。	mH - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:E _h Modbus 3356 Profibus 3356 CIP 113.1.14 ModbusTCP 3356 EtherCAT 300D:E _h PROFINET 3356
_M_load Π α η L d F Π	电机负载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:1A _h Modbus 7220 Profibus 7220 CIP 128.1.26 ModbusTCP 7220 EtherCAT 301C:1A _h PROFINET 7220
_M_M_0	电机连续静止力矩 运行模式Profile Torque中的100%符合该参数。 单位： 旋转电机：Ncm 直线电机：N	motor_m - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:16 _h Modbus 3372 Profibus 3372 CIP 113.1.22 ModbusTCP 3372 EtherCAT 300D:16 _h PROFINET 3372
_M_M_max	最大电机转矩 步距为 0.1Nm。	Nm - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:9 _h Modbus 3346 Profibus 3346 CIP 113.1.9 ModbusTCP 3346 EtherCAT 300D:9 _h PROFINET 3346
_M_M_nom	电机额定转矩/额定力 单位： 旋转电机：Ncm 直线电机：N	motor_m - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:8 _h Modbus 3344 Profibus 3344 CIP 113.1.8 ModbusTCP 3344 EtherCAT 300D:8 _h PROFINET 3344

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_M_maxover load	电机过载峰值 前 10 秒钟内所出现的电机最大过载负荷	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:1B _h Modbus 7222 Profibus 7222 CIP 128.1.27 ModbusTCP 7222 EtherCAT 301C:1B _h PROFINET 7222
_M_n_max C o n F → i n F - Π o Π θ	最大允许的电机转速/速度 单位： 旋转电机：1/min 直线电机：mm/s	motor_v - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:4 _h Modbus 3336 Profibus 3336 CIP 113.1.4 ModbusTCP 3336 EtherCAT 300D:4 _h PROFINET 3336
_M_n_nom	电机额定转速/额定速度 单位： 旋转电机：1/min 直线电机：mm/s	motor_v - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:5 _h Modbus 3338 Profibus 3338 CIP 113.1.5 ModbusTCP 3338 EtherCAT 300D:5 _h PROFINET 3338
_M_over load Π o n Π , 2 t	电机过载 (I2t)	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:19 _h Modbus 7218 Profibus 7218 CIP 128.1.25 ModbusTCP 7218 EtherCAT 301C:19 _h PROFINET 7218
_M_Polepair	电机的极对数	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:14 _h Modbus 3368 Profibus 3368 CIP 113.1.20 ModbusTCP 3368 EtherCAT 300D:14 _h PROFINET 3368
_M_PolePairPitch	电机的极距 步距为0.01mm。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	mm - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:23 _h Modbus 3398 Profibus 3398 CIP 113.1.35 ModbusTCP 3398 EtherCAT 300D:23 _h PROFINET 3398
_M_R_UV	电机绕组电阻 步距为 0.01 Ω。	Ω - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:D _h Modbus 3354 Profibus 3354 CIP 113.1.13 ModbusTCP 3354 EtherCAT 300D:D _h PROFINET 3354

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_M_T_current П о н т П о л т	电机温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:11 _h Modbus 7202 Profibus 7202 CIP 128.1.17 ModbusTCP 7202 EtherCAT 301C:11 _h PROFINET 7202
_M_T_max	最高电机温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 300D:10 _h Modbus 3360 Profibus 3360 CIP 113.1.16 ModbusTCP 3360 EtherCAT 300D:10 _h PROFINET 3360
_M_Type C o n F → i n F - П л у р	电机型号 值0：未选择电机 值 >0：已连接的电机型号	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 300D:2 _h Modbus 3332 Profibus 3332 CIP 113.1.2 ModbusTCP 3332 EtherCAT 300D:2 _h PROFINET 3332
_M_U_max	电机的最大电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:19 _h Modbus 3378 Profibus 3378 CIP 113.1.25 ModbusTCP 3378 EtherCAT 300D:19 _h PROFINET 3378
_M_U_nom	电机额定电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300D:A _h Modbus 3348 Profibus 3348 CIP 113.1.10 ModbusTCP 3348 EtherCAT 300D:A _h PROFINET 3348
_ManuSdoAbort	CANopen 制造商特定的 SDO Abort Code 提供关于一般SDO Abort Code (0800 0000) 的更准确的信息。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3041:A _h Modbus 16660 Profibus 16660 CIP 165.1.10 ModbusTCP 16660 EtherCAT 3041:A _h PROFINET 16660
_ModeError	同步检测到的错误的错误编码 (ME-Bit) 驱动特征曲线Lexium : 导致设定ModeError-Bit的制造商特定的故障编码。 通常情况下，错误是在启动运行模式时检测到的。ModeError-Bit 与随MT变化的参数相关。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:19 _h Modbus 6962 Profibus 6962 CIP 127.1.25 ModbusTCP 6962 EtherCAT 301B:19 _h PROFINET 6962

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ModeError Info	关于检测到的 ModeError 的更多错误信息 (ME-Bit) 驱动特征曲线Lexium： 显示出由哪一个映射参数引起ME-Bit的设置。当随 MT 变化的参 数在映射激活时引起写入命令错误时，将设定 ME-Bit。 示例： 1 = 第一个被映射的参数 2 = 第二个被映射的参数 以此类推。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301B:1C _h Modbus 6968 Profibus 6968 CIP 127.1.28 ModbusTCP 6968 EtherCAT 301B:1C _h PROFINET 6968
_ModuleSlot1	插槽 1 中的模块 0 / None ：无模块 1025 / eSM ：eSM 安全模块 1281 / IOM_1 ：IOM1 输入 / 输出模块	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:15 _h Modbus 554 Profibus 554 CIP 102.1.21 ModbusTCP 554 EtherCAT 3002:15 _h PROFINET 554
_ModuleSlot2	插槽 2 中的模块 0 / None ：无模块 769 / Encoder ANA ：编码器模块 ANA 770 / Encoder DIG ：编码器模块 DIG 771 / Encoder RSR ：编码器模块 RSR	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:1A _h Modbus 564 Profibus 564 CIP 102.1.26 ModbusTCP 564 EtherCAT 3002:1A _h PROFINET 564
_ModuleSlot3	插槽 3 中的模块 0 / None ：无模块 513 / CANopen (D-SUB) ：现场总线 CANopen (D-SUB) 514 / CANopen (RJ45) ：现场总线 CANopen (RJ45) 515 / DeviceNet (Open-Style) ：现场总线 DeviceNet (Open-Style) 517 / CANopen (Open-Style) ：现场总线 CANopen (Open-Style) 528 / ProfibusDP ：现场总线 Profibus DP 529 / EtherNetIP ：现场总线 EtherNetIP 530 / EtherCAT ：现场总线 EtherCAT 531 / SercosII ：现场总线 Sercos II 532 / PROFINET ：现场总线 PROFINET 533 / SercosIII ：现场总线 Sercos III	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3002:1F _h Modbus 574 Profibus 574 CIP 102.1.31 ModbusTCP 574 EtherCAT 3002:1F _h PROFINET 574
_MSM_avail_ds	可用数据组的数量 可用的数据组数量。 变更的设置将被立即采用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302D:F _h Modbus 11550 Profibus 11550 CIP 145.1.15 ModbusTCP 11550 EtherCAT 302D:F _h PROFINET 11550
_MSM_error_field	在其中检测到错误的数据组的域 值-1：无故障 值 0：Data set type 值 1：Setting A 值 2：Setting B 值 3：Setting C 值 4：Setting D 值 5：Transition type 值 6：Subsequent data set 值 7：Transition condition 1 值 8：Transition value 1 值 9：Logical operator 值 10：Transition condition 2 值 11：Transition value 2 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.09 时可用。	- -1 -1 11	INT16 R/- - -	CANopen 302D:E _h Modbus 11548 Profibus 11548 CIP 145.1.14 ModbusTCP 11548 EtherCAT 302D:E _h PROFINET 11548

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_MSM_error_num	在其中检测到错误的数据组的编号 值-1：无故障 值 0 ... 127：识别出错误的数据组的编号。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.09 时可用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:D _h Modbus 11546 Profibus 11546 CIP 145.1.13 ModbusTCP 11546 EtherCAT 302D:D _h PROFINET 11546
_MSM_used_data_sets	所用数据组的数量 数据组类型不为'None'的数据组，都将被作为已用数据组进行计数。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 302D:1F _h Modbus 11582 Profibus 11582 CIP 145.1.31 ModbusTCP 11582 EtherCAT 302D:1F _h PROFINET 11582
_MSMactNum	当前已编辑数据组的编号 数值 -1：禁用运行模式或未触发数据组 值 >0：正在处理的数据组编号 变更的设置将被立即采用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:6 _h Modbus 11532 Profibus 11532 CIP 145.1.6 ModbusTCP 11532 EtherCAT 302D:6 _h PROFINET 11532
_MSMnextNum	下一次执行的数据组 数值 -1：禁用运行方式或未选择数据组 值 >0：下一个数据组编号 变更的设置将被立即采用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:7 _h Modbus 11534 Profibus 11534 CIP 145.1.7 ModbusTCP 11534 EtherCAT 302D:7 _h PROFINET 11534
_MSMNumFinish	运动中断时处于激活状态的数据组的编号 当运动中断时，将显示当时正在执行的数据组的编号。 变更的设置将被立即采用。	- -1 -1 127	INT16 R/- - -	CANopen 302D:B _h Modbus 11542 Profibus 11542 CIP 145.1.11 ModbusTCP 11542 EtherCAT 302D:B _h PROFINET 11542
_n_act П а н н а ч е	实际转速	rpm - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:8 _h Modbus 7696 Profibus 7696 CIP 130.1.8 ModbusTCP 7696 EtherCAT 301E:8 _h PROFINET 7696
_n_act_ENC1	编码器 1 实际转速 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	rpm - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:28 _h Modbus 7760 Profibus 7760 CIP 130.1.40 ModbusTCP 7760 EtherCAT 301E:28 _h PROFINET 7760

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_n_act_ENC2	编码器 2 (模块) 的实际转速	rpm - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:1E _h Modbus 7740 Profibus 7740 CIP 130.1.30 ModbusTCP 7740 EtherCAT 301E:1E _h PROFINET 7740
_n_ref П о н н р Е F	给定转速	rpm - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:7 _h Modbus 7694 Profibus 7694 CIP 130.1.7 ModbusTCP 7694 EtherCAT 301E:7 _h PROFINET 7694
_0FSp_act	偏移量运动的实际位置	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 3027:C _h Modbus 10008 Profibus 10008 CIP 139.1.12 ModbusTCP 10008 EtherCAT 3027:C _h PROFINET 10008
_OpHours П о н о P h	运行小时计数器	s - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:A _h Modbus 7188 Profibus 7188 CIP 128.1.10 ModbusTCP 7188 EtherCAT 301C:A _h PROFINET 7188
_p_absENC П о н P A П u	与编码器工作范围有关的绝对位置 该数值相当于绝对编码器区域的模块位置。 如果机器解码器和电机解码器间的传动比发生改变，则该数值无效。此时需要重新启动。	usr_p - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301E:F _h Modbus 7710 Profibus 7710 CIP 130.1.15 ModbusTCP 7710 EtherCAT 301E:F _h PROFINET 7710
_p_absmodulo	绝对位置与内部分辨率相关，单位为内用单位 该数值基于编码器的粗略位置，与内部分辨率相关 (131072 inc)。	Inc - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301E:E _h Modbus 7708 Profibus 7708 CIP 130.1.14 ModbusTCP 7708 EtherCAT 301E:E _h PROFINET 7708
_p_act П о н P A C u	当前位置	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 6064:0 _h Modbus 7706 Profibus 7706 CIP 130.1.13 ModbusTCP 7706 EtherCAT 6064:0 _h PROFINET 7706
_p_act_ENC1	编码器 1 实际位置 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:27 _h Modbus 7758 Profibus 7758 CIP 130.1.39 ModbusTCP 7758 EtherCAT 301E:27 _h PROFINET 7758

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_act_ENC1_int	编码器 1 实际位置，单位为内用单位 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:26 _h Modbus 7756 Profibus 7756 CIP 130.1.38 ModbusTCP 7756 EtherCAT 301E:26 _h PROFINET 7756
_p_act_ENC2	编码器 2 (模块) 的实际位置	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:1A _h Modbus 7732 Profibus 7732 CIP 130.1.26 ModbusTCP 7732 EtherCAT 301E:1A _h PROFINET 7732
_p_act_ENC2_int	编码器 2 (模块) 的实际位置，单位为内用单位	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:19 _h Modbus 7730 Profibus 7730 CIP 130.1.25 ModbusTCP 7730 EtherCAT 301E:19 _h PROFINET 7730
_p_act_int	内用单位表示的实际位置	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 6063:0 _h Modbus 7700 Profibus 7700 CIP 130.1.10 ModbusTCP 7700 EtherCAT 6063:0 _h PROFINET 7700
_p_addGEAR	电子齿轮箱的起始位置 当电子齿轮箱未启用时，可在此处测算出位置控制器的给定位置。 当电子齿轮箱以“有补偿运动的同步”被启用时，将设置该位置。	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:3 _h Modbus 7942 Profibus 7942 CIP 131.1.3 ModbusTCP 7942 EtherCAT 301F:3 _h PROFINET 7942
_p_dif Non PdIF	包含动态位置偏差的位置偏差 位置偏差指的是给定位置 and 实际位置之间的偏差。位置偏差由由 负载导致的位置偏差和动态位置偏差构成。 通过参数 _p_dif_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001 转。	转 -214748.3648 - 214748.3647	INT32 R/- - -	CANopen 60F4:0 _h Modbus 7716 Profibus 7716 CIP 130.1.18 ModbusTCP 7716 EtherCAT 60F4:0 _h PROFINET 7716
_p_dif_load	由负载导致的给定位置 and 实际位置之间的位置偏差 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置 and 实际位 置之间的偏差。该数值被用于随动误差监控。 通过参数 _p_dif_load_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001 转。	转 -214748.3648 - 214748.3647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:1C _h Modbus 7736 Profibus 7736 CIP 130.1.28 ModbusTCP 7736 EtherCAT 301E:1C _h PROFINET 7736

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_dif_load_peak	由负载导致的位置偏差的最大值 该参数包含了到目前为止所出现的由负载所导致的最大位置偏差。通过写访问可重新复位该数值。 通过参数 _p_dif_load_peak_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。	转 0.0000 - 429496.7295	UINT32 R/W - -	CANopen 301E:1B _h Modbus 7734 Profibus 7734 CIP 130.1.27 ModbusTCP 7734 EtherCAT 301E:1B _h PROFINET 7734
_p_dif_load_peak_usr	由负载导致的位置偏差的最大值 该参数包含了到目前为止所出现的由负载所导致的最大位置偏差。通过写访问可重新复位该数值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 0 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 301E:15 _h Modbus 7722 Profibus 7722 CIP 130.1.21 ModbusTCP 7722 EtherCAT 301E:15 _h PROFINET 7722
_p_dif_load_usr	由负载导致的给定位置和实际位置之间的位置偏差 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置和实际位置之间的偏差。该数值被用于随动误差监控。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:16 _h Modbus 7724 Profibus 7724 CIP 130.1.22 ModbusTCP 7724 EtherCAT 301E:16 _h PROFINET 7724
_p_dif_usr Π ο η P d i F	包含动态位置偏差的位置偏差 位置偏差指的是给定位置和实际位置之间的偏差。位置偏差由由负载导致的位置偏差和动态位置偏差构成。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:14 _h Modbus 7720 Profibus 7720 CIP 130.1.20 ModbusTCP 7720 EtherCAT 301E:14 _h PROFINET 7720
_p_DifENC1toENC2	编码器位置的偏差 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:18 _h Modbus 7728 Profibus 7728 CIP 130.1.24 ModbusTCP 7728 EtherCAT 301E:18 _h PROFINET 7728
_p_PTI_act	PTI 接口上的实际位置 PTI接口上的位置增量计数。	Inc -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 3008:5 _h Modbus 2058 Profibus 2058 CIP 108.1.5 ModbusTCP 2058 EtherCAT 3008:5 _h PROFINET 2058
_p_ref	给定位置 数值符合位置控制器的给定位置	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:C _h Modbus 7704 Profibus 7704 CIP 130.1.12 ModbusTCP 7704 EtherCAT 301E:C _h PROFINET 7704

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_p_ref_int	内用单位表示的给定位置 数值符合位置控制器的给定位置	Inc - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:9 _h Modbus 7698 Profibus 7698 CIP 130.1.9 ModbusTCP 7698 EtherCAT 301E:9 _h PROFINET 7698
PAR ScalingError	重新计算出现错误时的辅助信息 编码: Bits 0 ... 15 : 造成错误出现的参数 地址 Bits 16 ... 31 : 在运行模式Motion Sequence下, 引发故障的数据 组的编号 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3004:16 _h Modbus 1068 Profibus 1068 CIP 104.1.22 ModbusTCP 1068 EtherCAT 3004:16 _h PROFINET 1068
PAR ScalingState	使用用户定义单位重新计算参数的状态 0 / Recalculation Active : 正在重新 计算 1 / Reserved (1) : 保留 2 / Recalculation Finished - No Error : 重新计算结束, 无错误 3 / Error During Recalculation : 重新计算时的错误 4 / Initialization Successful : 需要初始化 5 / Reserved (5) : 保留 6 / Reserved (6) : 保留 7 / Reserved (7) : 保留 使用以一个更改的比例系数重新计算的用户定义单位来重新计算 参数的状态 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	- 0 2 7	UINT16 R/- - -	CANopen 3004:15 _h Modbus 1066 Profibus 1066 CIP 104.1.21 ModbusTCP 1066 EtherCAT 3004:15 _h PROFINET 1066
_PBbaud CONF → INF - Pbbd	Profibus 波特率 0 / None / none : 未连接 28 / 9.6 kBaud / 9.6 : 9.6 k 波特 32 / 19.2 kBaud / 19.2 : 19.2 k 波特 42 / 93.75 kBaud / 93.7 : 93.75 k 波特 54 / 187.5 kBaud / 187.5 : 187.5 k 波特 68 / 500 kBaud / 500 : 500 k 波特 80 / 1500 kBaud / 1500 : 1500 k 波特 82 / 3000 kBaud / 3000 : 3000 k 波特 83 / 6000 kBaud / 6000 : 6000 k 波特 88 / 12000 kBaud / 12000 : 12000 k 波特	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3043:4 _h Modbus 17160 Profibus 17160 CIP 167.1.4 ModbusTCP 17160 EtherCAT 3043:4 _h PROFINET 17160
_PBprofile CONF → INF - PbPr	Profibus 驱动特征曲线 0 / None / none : 未连接 1 / Profidrive Telegram 1 / Pd_1 : Profidrive标准电报1 (还不 支持) 2 / Profidrive Telegram 2 / Pd_2 : Profidrive标准电报2 (还不 支持) 7 / Profidrive Telegram 7 / Pd_7 : Profidrive标准电报7 (还不 支持) 9 / Profidrive Telegram 9 / Pd_9 : Profidrive标准电报9 (还不 支持) 103 / Profidrive Manufact / Pd_103 : Profidrive制造商特定 (还 不支持) 104 / Drive Profile Lexium 1 / dPL1 : 驱动特征曲线Lexium电 报1 (Library) 105 / Drive Profile Lexium 2 / dPL2 : 驱动特征曲线Lexium电 报2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3043:3 _h Modbus 17158 Profibus 17158 CIP 167.1.3 ModbusTCP 17158 EtherCAT 3043:3 _h PROFINET 17158

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_PntMAC1	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 1	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:25 _h Modbus 18506 Profibus 18506 CIP 172.1.37 ModbusTCP 18506 EtherCAT 3048:25 _h PROFINET 18506
_PntMAC2	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:26 _h Modbus 18508 Profibus 18508 CIP 172.1.38 ModbusTCP 18508 EtherCAT 3048:26 _h PROFINET 18508
_PntMAC3	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 3	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:27 _h Modbus 18510 Profibus 18510 CIP 172.1.39 ModbusTCP 18510 EtherCAT 3048:27 _h PROFINET 18510
_PntMAC4	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 4	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:28 _h Modbus 18512 Profibus 18512 CIP 172.1.40 ModbusTCP 18512 EtherCAT 3048:28 _h PROFINET 18512
_PntMAC5	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 5	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:29 _h Modbus 18514 Profibus 18514 CIP 172.1.41 ModbusTCP 18514 EtherCAT 3048:29 _h PROFINET 18514
_PntMAC6	PROFINET 模块 MAC 地址 , 字节 6	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:2A _h Modbus 18516 Profibus 18516 CIP 172.1.42 ModbusTCP 18516 EtherCAT 3048:2A _h PROFINET 18516

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_PntProfile CONF → INF - Prr	PROFINET 驱动特征曲线 0 / None / none : 未连接 104 / Drive Profile Lexium 1 / dPL 1 : 驱动特征曲线Lexium电 报1 (Library) 105 / Drive Profile Lexium 2 / dPL 2 : 驱动特征曲线Lexium电 报2	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3048:3 _h Modbus 18438 Profibus 18438 CIP 172.1.3 ModbusTCP 18438 EtherCAT 3048:3 _h PROFINET 18438
_PosRegStatus	位置寄存器通道的状态 信息状态： 0 : 比较条件未满足 1 : 比较条件已满足 位占用： Bit 0 : 位置寄存器通道1的状态 Bit 1 : 位置寄存器通道2的状态 Bit 2 : 位置寄存器通道3的状态 Bit 3 : 位置寄存器通道4的状态	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 300B:1 _h Modbus 2818 Profibus 2818 CIP 111.1.1 ModbusTCP 2818 EtherCAT 300B:1 _h PROFINET 2818
_Power_act	输出功率	W - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301C:D _h Modbus 7194 Profibus 7194 CIP 128.1.13 ModbusTCP 7194 EtherCAT 301C:D _h PROFINET 7194
_Power_mean Пон PоwП	平均输出功率	W - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:E _h Modbus 7196 Profibus 7196 CIP 128.1.14 ModbusTCP 7196 EtherCAT 301C:E _h PROFINET 7196
_pref_acc	加速度前馈的给定值加速度 符号根据速度的变化： 速度增大：正号 速度减小：负号	usr_a - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:9 _h Modbus 7954 Profibus 7954 CIP 131.1.9 ModbusTCP 7954 EtherCAT 301F:9 _h PROFINET 7954
_pref_v	速度前馈的给定值速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:7 _h Modbus 7950 Profibus 7950 CIP 131.1.7 ModbusTCP 7950 EtherCAT 301F:7 _h PROFINET 7950
_prgNoDEV CONF → INF - Prr	设备的固件编号 示例值：PR0912.00 该数值将以十进制数值显示：91200	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 3001:1 _h Modbus 258 Profibus 258 CIP 101.1.1 ModbusTCP 258 EtherCAT 3001:1 _h PROFINET 258
_prgRevDEV CONF → INF - Prr	设备的固件修订 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于参数 _prgVerDEV 中。 ZZ 部分用于进行质量评估，存在于该参数中。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进制数值显示：45	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3001:4 _h Modbus 264 Profibus 264 CIP 101.1.4 ModbusTCP 264 EtherCAT 3001:4 _h PROFINET 264

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_prgVerDEV CONF → INF - PRV	设备的固件版本 版本格式为 XX.YY.ZZ。 XX.YY 部分存在于该参数中。 ZZ 部分存在于参数 _prgRevDEV 中。 示例值：V01.23.45 该数值将以十进位数值显示：123	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3001:2 _h Modbus 260 Profibus 260 CIP 101.1.2 ModbusTCP 260 EtherCAT 3001:2 _h PROFINET 260
_PS_I_max CONF → INF - PIPA	输出级的最大电流 步距为 0.01 A _{rms} °	A _{rms} - - -	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3010:2 _h Modbus 4100 Profibus 4100 CIP 116.1.2 ModbusTCP 4100 EtherCAT 3010:2 _h PROFINET 4100
_PS_I_nom CONF → INF - PIPO	输出级的额定电流 步距为 0.01 A _{rms} °	A _{rms} - - -	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3010:1 _h Modbus 4098 Profibus 4098 CIP 116.1.1 ModbusTCP 4098 EtherCAT 3010:1 _h PROFINET 4098
_PS_load Pon LdFP	输出级负载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:17 _h Modbus 7214 Profibus 7214 CIP 128.1.23 ModbusTCP 7214 EtherCAT 301C:17 _h PROFINET 7214
_PS_maxoverload	输出级过载峰值 前 10 秒钟内所出现的输出级最大过载负荷。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:18 _h Modbus 7216 Profibus 7216 CIP 128.1.24 ModbusTCP 7216 EtherCAT 301C:18 _h PROFINET 7216
_PS_overload Pon oVLP	输出级过载	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:24 _h Modbus 7240 Profibus 7240 CIP 128.1.36 ModbusTCP 7240 EtherCAT 301C:24 _h PROFINET 7240
_PS_overload_cte Pon oELP	输出级过载 (芯片温度)	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:22 _h Modbus 7236 Profibus 7236 CIP 128.1.34 ModbusTCP 7236 EtherCAT 301C:22 _h PROFINET 7236

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_PS_overload_12t	输出级过载 (I2t)	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:16 _h Modbus 7212 Profibus 7212 CIP 128.1.22 ModbusTCP 7212 EtherCAT 301C:16 _h PROFINET 7212
_PS_overload_psq Π _{ον} P _α 2P	输出级过载 (功率平方)	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:23 _h Modbus 7238 Profibus 7238 CIP 128.1.35 ModbusTCP 7238 EtherCAT 301C:23 _h PROFINET 7238
_PS_T_current Π _{ον} tPS	输出级的温度	°C - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:10 _h Modbus 7200 Profibus 7200 CIP 128.1.16 ModbusTCP 7200 EtherCAT 301C:10 _h PROFINET 7200
_PS_T_max	输出级的最高温度	°C - - -	INT16 R/- 可 持续 保存 -	CANopen 3010:7 _h Modbus 4110 Profibus 4110 CIP 116.1.7 ModbusTCP 4110 EtherCAT 3010:7 _h PROFINET 4110
_PS_T_warn	输出级的最高温度 (故障级别 0)	°C - - -	INT16 R/- 可 持续 保存 保 存 -	CANopen 3010:6 _h Modbus 4108 Profibus 4108 CIP 116.1.6 ModbusTCP 4108 EtherCAT 3010:6 _h PROFINET 4108
_PS_U_maxDC	允许的最大 DC 总线电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- 可 持续 保存 -	CANopen 3010:3 _h Modbus 4102 Profibus 4102 CIP 116.1.3 ModbusTCP 4102 EtherCAT 3010:3 _h PROFINET 4102
_PS_U_minDC	允许的最小 DC 总线电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- 可 持续 保存 保 存 -	CANopen 3010:4 _h Modbus 4104 Profibus 4104 CIP 116.1.4 ModbusTCP 4104 EtherCAT 3010:4 _h PROFINET 4104

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
_PS_U_minStopDC	Quick Stop 的 DC 总线低压阈值 当达到该阈值时，就会使驱动装置Quick Stop。 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- 可持久 保存	CANopen 3010:A _h Modbus 4116 Profibus 4116 CIP 116.1.10 ModbusTCP 4116 EtherCAT 3010:A _h PROFINET 4116
_PT_max_val	运行模式Profile Torque的最大可能值 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 步距为0.1 %。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:1E _h Modbus 7228 Profibus 7228 CIP 128.1.30 ModbusTCP 7228 EtherCAT 301C:1E _h PROFINET 7228
_RAMP_p_act	运动曲线生成器实际位置	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:2 _h Modbus 7940 Profibus 7940 CIP 131.1.2 ModbusTCP 7940 EtherCAT 301F:2 _h PROFINET 7940
_RAMP_p_target	运动曲线生成器目标位置 从所传输的相对位置和绝对位置值算出运动曲线生成器的绝对位置值。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:1 _h Modbus 7938 Profibus 7938 CIP 131.1.1 ModbusTCP 7938 EtherCAT 301F:1 _h PROFINET 7938
_RAMP_v_act	运动曲线生成器实际速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 606B:0 _h Modbus 7948 Profibus 7948 CIP 131.1.6 ModbusTCP 7948 EtherCAT 606B:0 _h PROFINET 7948
_RAMP_v_target	运动曲线生成器目标速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:5 _h Modbus 7946 Profibus 7946 CIP 131.1.5 ModbusTCP 7946 EtherCAT 301F:5 _h PROFINET 7946
_RES_load П о н L d F b	制动电阻负载 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:14 _h Modbus 7208 Profibus 7208 CIP 128.1.20 ModbusTCP 7208 EtherCAT 301C:14 _h PROFINET 7208

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_RES_maxover load	制动电阻过载峰值 前 10 秒钟内所出现的制动电阻最大过载负荷。 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:15 _h Modbus 7210 Profibus 7210 CIP 128.1.21 ModbusTCP 7210 EtherCAT 301C:15 _h PROFINET 7210
_RES_over load	制动电阻过载 (I2t) 通过参数 RESint_ext 设置的制动电阻将被监控。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301C:13 _h Modbus 7206 Profibus 7206 CIP 128.1.19 ModbusTCP 7206 EtherCAT 301C:13 _h PROFINET 7206
_RESint_P	内部制动电阻的额定功率	W - - -	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3010:9 _h Modbus 4114 Profibus 4114 CIP 116.1.9 ModbusTCP 4114 EtherCAT 3010:9 _h PROFINET 4114
_RESint_R	内部制动电阻器的电阻值 步距为 0.01 Ω。	Ω - - -	UINT16 R/- 可持续保存 -	CANopen 3010:8 _h Modbus 4112 Profibus 4112 CIP 116.1.8 ModbusTCP 4112 EtherCAT 3010:8 _h PROFINET 4112
_RMAC_DetailStat us	捕获后的相对运动 (RMAC) 的详细状态 0 / Not Activated : 未启用 1 / Waiting : 等待捕获信号 2 / Moving : 捕获后的相对运动在执行 3 / Interrupted : 捕获后的相对运动被中断 4 / Finished : 捕获后的相对运动已 结束 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3023:12 _h Modbus 8996 Profibus 8996 CIP 135.1.18 ModbusTCP 8996 EtherCAT 3023:12 _h PROFINET 8996
_RMAC_Status	捕获后的相对运动的状态 0 / Not Active : 未启用 1 / Active Or Finished : 捕获后的相对运动已启用或已结束 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 - 1	UINT16 R/- - -	CANopen 3023:11 _h Modbus 8994 Profibus 8994 CIP 135.1.17 ModbusTCP 8994 EtherCAT 3023:11 _h PROFINET 8994
_ScalePOSmax	位置的最大应用值 该值取决于ScalePOSdenom和ScalePOSnum。	usr_p - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:A _h Modbus 7956 Profibus 7956 CIP 131.1.10 ModbusTCP 7956 EtherCAT 301F:A _h PROFINET 7956

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_ScaleRAMPmax	加速度和减速度的最大应用值 该值取决于ScaleRAMPdenom和ScaleRAMPnum。	usr_a - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:C _h Modbus 7960 Profibus 7960 CIP 131.1.12 ModbusTCP 7960 EtherCAT 301F:C _h PROFINET 7960
_ScaleVELmax	速度的最大应用值 该值取决于ScaleVELdenom和ScaleVELnum。	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301F:B _h Modbus 7958 Profibus 7958 CIP 131.1.11 ModbusTCP 7958 EtherCAT 301F:B _h PROFINET 7958
_SigActive	监测信号的状态 含义可参见_SigLatched	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:7 _h Modbus 7182 Profibus 7182 CIP 128.1.7 ModbusTCP 7182 EtherCAT 301C:7 _h PROFINET 7182
_SigLatched П о н С , Г С	监测信号的存储状态 位占用： Bit 0：一般故障 Bit 1：硬件限位开关（LIMP/LIMN/REF） Bit 2：超出范围（软件限位开关，调整） Bit 3：通过现场总线执行Quick Stop Bit 4：已启用运行模式中的故障 Bit 5：调试界面（RS485） Bit 6：集成的现场总线 Bit 7：已保留 Bit 8：跟踪误差 Bit 9：已保留 Bit 10：STO输入为0 Bit 11：STO输入不同 Bit 12：已保留 Bit 13：DC总线电压低 Bit 14：DC总线电压高 Bit 15：电源相线缺失 Bit 16：集成的编码器接口 Bit 17：电机过热 Bit 18：输出级过热 Bit 19：已保留 Bit 20：存储卡 Bit 21：现场总线模块 Bit 22：编码器模块 Bit 23：eSM 安全模块或 IOM1 模块 Bit 24：已保留 Bit 25：已保留 Bit 26：电机接头 Bit 27：电机过电流/短路 Bit 28：参比量信号频率过高 Bit 29：检测到EEPROM 错误 Bit 30：系统启动（硬件或参数） Bit 31：检测到系统故障（例如：Watchdog、内部硬件接口） 监测功能取决于各产品。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:8 _h Modbus 7184 Profibus 7184 CIP 128.1.8 ModbusTCP 7184 EtherCAT 301C:8 _h PROFINET 7184

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_SuppDriveModes	支持 DSP402 所规定的运行模式 Bit 0 : Profile Position Bit 2 : Profile Velocity Bit 3 : Profile Torque Bit 5 : Homing Bit 6 : Interpolated Position Bit 7 : Cyclic Synchronous Position Bit 8 : Cyclic Synchronous Velocity Bit 9 : Cyclic Synchronous Torque Bit 16 : Jog Bit 17 : Electronic Gear Bit 21 : Manual Tuning Bit 23 : Motion Sequence	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 6502:0 _h Modbus 6952 Profibus 6952 CIP 127.1.20 ModbusTCP 6952 EtherCAT 6502:0 _h PROFINET 6952
_TouchProbeStat	Touch Probe 状态 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 60B9:0 _h Modbus 7030 Profibus 7030 CIP 127.1.59 ModbusTCP 7030 EtherCAT 60B9:0 _h PROFINET 7030
_tq_act	实际转矩 正值：正运动方向上的实际转矩 负值：负运动方向上的实际转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 步距为0.1 %。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 6077:0 _h Modbus 7752 Profibus 7752 CIP 130.1.36 ModbusTCP 7752 EtherCAT 6077:0 _h PROFINET 7752
_Ud_ref	给定电机电压 d 分量 步距为0.1V。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:5 _h Modbus 7690 Profibus 7690 CIP 130.1.5 ModbusTCP 7690 EtherCAT 301E:5 _h PROFINET 7690
_UDC_act Π ο η υ δ ς Α	DC 总线上的电压 步距为0.1V。	V - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 301C:F _h Modbus 7198 Profibus 7198 CIP 128.1.15 ModbusTCP 7198 EtherCAT 301C:F _h PROFINET 7198
_Udq_ref	总电机电压 (由 d 分量和 q 分量组成的矢量总和) ($_{Uq_ref}^2 + _Ud_ref^2$) 的平方根 步距为0.1V。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:6 _h Modbus 7692 Profibus 7692 CIP 130.1.6 ModbusTCP 7692 EtherCAT 301E:6 _h PROFINET 7692
_Uq_ref	给定电机电压 q 分量 步距为0.1V。	V - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:4 _h Modbus 7688 Profibus 7688 CIP 130.1.4 ModbusTCP 7688 EtherCAT 301E:4 _h PROFINET 7688

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
_v_act П о н V R c t	实际速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 606C:0 _h Modbus 7744 Profibus 7744 CIP 130.1.32 ModbusTCP 7744 EtherCAT 606C:0 _h PROFINET 7744
_v_act_ENC1	编码器 1 实际速度 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:29 _h Modbus 7762 Profibus 7762 CIP 130.1.41 ModbusTCP 7762 EtherCAT 301E:29 _h PROFINET 7762
_v_act_ENC2	编码器 2 (模块) 的实际速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:23 _h Modbus 7750 Profibus 7750 CIP 130.1.35 ModbusTCP 7750 EtherCAT 301E:23 _h PROFINET 7750
_v_dif_usr	由负载导致的当前速度偏差 由负载导致的速度偏差是给定速度和实际速度之间的差。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	usr_v -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 301E:2C _h Modbus 7768 Profibus 7768 CIP 130.1.44 ModbusTCP 7768 EtherCAT 301E:2C _h PROFINET 7768
_v_PTI_act	PTI 接口上的实际速度 在PTI位置接口上测算出的脉冲频率。	Inc/s -2147483648 - 2147483647	INT32 R/- - -	CANopen 3008:6 _h Modbus 2060 Profibus 2060 CIP 108.1.6 ModbusTCP 2060 EtherCAT 3008:6 _h PROFINET 2060
_v_ref П о н V r E F	给定速度	usr_v - - -	INT32 R/- - -	CANopen 301E:1F _h Modbus 7742 Profibus 7742 CIP 130.1.31 ModbusTCP 7742 EtherCAT 301E:1F _h PROFINET 7742
_Vmax_act	当前作用的速度限制 当前作用的转速极限值。该值是下列数值中最小的一个： - CTRL_v_max - M_n_max (仅当连接了电机时) - 通过数字量输入的速度限制	usr_v - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:29 _h Modbus 7250 Profibus 7250 CIP 128.1.41 ModbusTCP 7250 EtherCAT 301C:29 _h PROFINET 7250

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
_VoltUtil Пон удер	DC 总线电压的利用率 如果为 100%，则驱动装置正处于电压极限。	% - - -	INT16 R/- - -	CANopen 301E:13 _h Modbus 7718 Profibus 7718 CIP 130.1.19 ModbusTCP 7718 EtherCAT 301E:13 _h PROFINET 7718
_WarnActive	存在的故障级别 0 的错误，经过位编码 有关 Bit 的详细信息请参见参数 _WarnLatched。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:B _h Modbus 7190 Profibus 7190 CIP 128.1.11 ModbusTCP 7190 EtherCAT 301C:B _h PROFINET 7190
_WarnLatched Пон Wrns	保存的故障级别为 0 的错误，位编码 在执行 Fault Reset 时，Bit 被设为 0。 Bit 10 和 13 将被自动设为 0。 位占用： Bit 0：一般说明 Bit 1：已保留 Bit 2：超出范围（软件限位开关，调整） Bit 3：已保留 Bit 4：已启用的运行模式 Bit 5：调试界面（RS485） Bit 6：集成的现场总线 Bit 7：已保留 Bit 8：跟踪误差 Bit 9：已保留 Bit 10：输入STO_A及/或STO_B Bit 11 ... 12：已保留 Bit 13：DC总线电压低或电源相线缺失 Bit 14 ... 15：已保留 Bit 16：集成的编码器接口 Bit 17：电机温度高 Bit 18：输出级温度高 Bit 19：已保留 Bit 20：存储卡 Bit 21：现场总线模块 Bit 22：编码器模块 Bit 23：eSM 安全模块或 IOM1 模块 Bit 24 ... 27：已保留 Bit 28：制动电阻的晶体管过载 (I^2t) Bit 29：制动电阻过载 (I^2t) Bit 30：输出级过载 (I^2t) Bit 31：电机过载 (I^2t) 监测功能取决于各产品。	- - - -	UINT32 R/- - -	CANopen 301C:C _h Modbus 7192 Profibus 7192 CIP 128.1.12 ModbusTCP 7192 EtherCAT 301C:C _h PROFINET 7192
AbsHomeRequest	仅经 Homing 后的绝对位置 0 / No ：否 1 / Yes ：是 如果参数 'PP_ModeRangeLim' 设置为 '1'，允许越过运动范围， 则该参数没有功能（如果越过运动范围，ref_ok 设置为 0）。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:16 _h Modbus 1580 Profibus 1580 CIP 106.1.22 ModbusTCP 1580 EtherCAT 3006:16 _h PROFINET 1580

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
AccessExcl	对访问通道实施独占式访问 写入参数： 值 0：放行访问通道 值 1：对访问通道实施独占式访问 读取参数： 值 0：未对访问通道实施独占式访问 值 1：对访问通道实施独占式访问（访问通道用于读取） 变更的设置将被立即采用。	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 3001:D _h Modbus 282 Profibus 282 CIP 101.1.13 ModbusTCP 282 EtherCAT 3001:D _h PROFINET 282
AccessLock	禁止其它访问通道 值 0：允许通过其它访问通道进行 控制 值 1：禁止通过其它访问通道进行 控制 示例： 该访问通道由现场总线使用。 这种情况下，不能通过调试软件或 HMI 进行控制。 运行模式结束后，该访问通道方可被阻断。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3001:E _h Modbus 284 Profibus 284 CIP 101.1.14 ModbusTCP 284 EtherCAT 3001:E _h PROFINET 284
AT_dir OP → tun - St, n	自动整定的运动方向 1 / Positive Negative Home / Pnh：首先正向，然后反向，在起始位置 返回 2 / Negative Positive Home / nPh：首先反向，然后正向，在起始位置 返回 3 / Positive Home / P-h：只有正向，在起始位置返回 4 / Positive / P--：只有正向，在起始位置不返回 5 / Negative Home / n-h：只有反向，在起始位置返回 6 / Negative / n--：只有反向，在起始位置不返回 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。	- 1 1 6	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:4 _h Modbus 12040 Profibus 12040 CIP 147.1.4 ModbusTCP 12040 EtherCAT 302F:4 _h PROFINET 12040
AT_dis OP → tun - d, st	自动整定的运动范围 对控制回路参数进行自动优化的运动范围。输入相对于实际位置的范围。 当“只向一个方向转动”（参数 AT_dir）时，对每个优化步距应用给定的运动范围。运动相当于典型值的 20 倍，但并没有限定。 通过参数 AT_dis_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.1 转。 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。	转 1.0 2.0 999.9	UINT32 R/W - -	CANopen 302F:3 _h Modbus 12038 Profibus 12038 CIP 147.1.3 ModbusTCP 12038 EtherCAT 302F:3 _h PROFINET 12038
AT_dis_usr OP → tun - d, su	自动整定的运动范围 对控制回路参数进行自动优化的运动范围。输入相对于实际位置的范围。 当“只向一个方向转动”（参数 AT_dir）时，对每个优化步距应用给定的运动范围。运动相当于典型值的 20 倍，但并没有限定。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 1 32768 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 302F:12 _h Modbus 12068 Profibus 12068 CIP 147.1.18 ModbusTCP 12068 EtherCAT 302F:12 _h PROFINET 12068
AT_mechanical OP → tun - PECh	系统的连接方式 1 / Direct Coupling：直接耦合 2 / Belt Axis：皮带轴 3 / Spindle Axis：主轴 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。	- 1 2 3	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:E _h Modbus 12060 Profibus 12060 CIP 147.1.14 ModbusTCP 12060 EtherCAT 302F:E _h PROFINET 12060

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
AT_n_ref OP → tun - n JNP	自动整定的速度突变 通过参数 AT_v_ref 可以在用户定义单位中输入数值。 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。	rpm 10 100 1000	UINT32 R/W - -	CANopen 302F:6 _h Modbus 12044 Profibus 12044 CIP 147.1.6 ModbusTCP 12044 EtherCAT 302F:6 _h PROFINET 12044
AT_start	启动自动整定 值 0：结束 值 1：启用轻松调整 值 2：启用舒适调整 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 2	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:1 _h Modbus 12034 Profibus 12034 CIP 147.1.1 ModbusTCP 12034 EtherCAT 302F:1 _h PROFINET 12034
AT_v_ref OP → tun - n JNu	自动整定的速度突变 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_v 1 100 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 302F:13 _h Modbus 12070 Profibus 12070 CIP 147.1.19 ModbusTCP 12070 EtherCAT 302F:13 _h PROFINET 12070
AT_wait OP → tun - WAIt	自动整定步距之间的等待时间 更改的设置将在下次电机运动时被 采用。	ms 300 500 10000	UINT16 R/W - -	CANopen 302F:9 _h Modbus 12050 Profibus 12050 CIP 147.1.9 ModbusTCP 12050 EtherCAT 302F:9 _h PROFINET 12050
BLSH_Mode	间隙补偿的处理方式 0 / Off：间隙补偿已关闭 1 / OnAfterPositiveMovement：间隙补偿已启用，最后一个运动 为正向运动 2 / OnAfterNegativeMovement：间隙补偿已启用，最后一个运动 为负方向运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:41 _h Modbus 1666 Profibus 1666 CIP 106.1.65 ModbusTCP 1666 EtherCAT 3006:41 _h PROFINET 1666
BLSH_Position	间隙补偿的位置值 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:42 _h Modbus 1668 Profibus 1668 CIP 106.1.66 ModbusTCP 1668 EtherCAT 3006:42 _h PROFINET 1668
BLSH_Time	间隙补偿的处理时间 值 0：立即间隙补偿 值 >0：间隙补偿的处理时间 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:44 _h Modbus 1672 Profibus 1672 CIP 106.1.68 ModbusTCP 1672 EtherCAT 3006:44 _h PROFINET 1672

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
BRK_AddT_apply CONF → RCG - btCL	关闭抱闸时的额外时间延迟 抱闸通风全部延迟符合电机电子铭牌中的延迟和此参数的附加延迟。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	ms 0 0 1000	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:8 _h Modbus 1296 Profibus 1296 CIP 105.1.8 ModbusTCP 1296 EtherCAT 3005:8 _h PROFINET 1296
BRK_AddT_release CONF → RCG - btRE	打开抱闸时的额外时间延迟 抱闸打开全部延迟符合电机电子铭牌中的延迟和此参数的附加延迟。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	ms 0 0 400	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:7 _h Modbus 1294 Profibus 1294 CIP 105.1.7 ModbusTCP 1294 EtherCAT 3005:7 _h PROFINET 1294
BRK_release	手动运行抱闸 0 / Automatic : 自动处理 1 / Manual Release : 手动打开抱闸 2 / Manual Application : 手动关闭抱闸 可以手动打开或关闭抱闸。 只有在'Switch On Disabled'、'Ready To Switch On'或'Fault'运行状态下才能手动打开或关闭抱闸。 如果想要手动关闭抱闸，再手动打开抱闸，必须先将该参数设为'Automatic'，然后再设为'Manual Release'。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3008:A _h Modbus 2068 Profibus 2068 CIP 108.1.10 ModbusTCP 2068 EtherCAT 3008:A _h PROFINET 2068
CANaddress CONF → CAN - CONF → FSU - CAd	CANopen 地址 (节点地址) 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	- 1 - 127	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3041:2 _h Modbus 16644 Profibus 16644 CIP 165.1.2 ModbusTCP 16644 EtherCAT 3041:2 _h PROFINET 16644
CANbaud CONF → CAN - CONF → FSU - Cabd	CANopen 波特率 50 kBaud / 50 : 50 k 波特 125 kBaud / 125 : 125 k 波特 250 kBaud / 250 : 250 k 波特 500 kBaud / 500 : 500 k 波特 1 MBaud / 1000 : 1 M 波特 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	- 50 250 1000	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3041:3 _h Modbus 16646 Profibus 16646 CIP 165.1.3 ModbusTCP 16646 EtherCAT 3041:3 _h PROFINET 16646
CANpdo1Event	PDO 1 事件掩码 对象中数值变更触发事件： Bit 0 : 第一个PDO对象 Bit 1 : 第二个PDO对象 Bit 2 : 第三个PDO对象 Bit 3 : 第四个PDO对象 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 15	UINT16 R/W - -	CANopen 3041:B _h Modbus 16662 Profibus 16662 CIP 165.1.11 ModbusTCP 16662 EtherCAT 3041:B _h PROFINET 16662
CANpdo2Event	PDO 2 事件掩码 对象中数值变更触发事件： Bit 0 : 第一个PDO对象 Bit 1 : 第二个PDO对象 Bit 2 : 第三个PDO对象 Bit 3 : 第四个PDO对象 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 15	UINT16 R/W - -	CANopen 3041:C _h Modbus 16664 Profibus 16664 CIP 165.1.12 ModbusTCP 16664 EtherCAT 3041:C _h PROFINET 16664

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CANpdo3Event	PDO 3 事件掩码 对象中数值变更触发事件： Bit 0：第一个PDO对象 Bit 1：第二个PDO对象 Bit 2：第三个PDO对象 Bit 3：第四个PDO对象 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 15	UINT16 R/W - -	CANopen 3041:D _n Modbus 16666 Profibus 16666 CIP 165.1.13 ModbusTCP 16666 EtherCAT 3041:D _n PROFINET 16666
CANpdo4Event	PDO 4 事件掩码 对象中数值变更触发事件： Bit 0：第一个PDO对象 Bit 1：第二个PDO对象 Bit 2：第三个PDO对象 Bit 3：第四个PDO对象 变更的设置将被立即采用。	- 0 15 15	UINT16 R/W - -	CANopen 3041:E _n Modbus 16668 Profibus 16668 CIP 165.1.14 ModbusTCP 16668 EtherCAT 3041:E _n PROFINET 16668
Cap1Activate	捕获输入端 1 启动/停止 0 / Capture Stop ：中断捕捉功能 1 / Capture Once ：启动一次性捕捉功能 2 / Capture Continuous ：启动连续性捕捉功能 3 / Reserved ：保留 4 / Reserved ：保留 执行一次捕获时，将在捕获到第一个值时结束执行该函数。 进行连续捕获时，将连续进行捕获。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 4	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:4 _n Modbus 2568 Profibus 2568 CIP 110.1.4 ModbusTCP 2568 EtherCAT 300A:4 _n PROFINET 2568
Cap1Config	捕获输入端 1 的配置 0 / Falling Edge ：下降沿时的位置捕获 1 / Rising Edge ：上升沿时的位置捕获 2 / Both Edges ：两种沿时的位置捕获 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:2 _n Modbus 2564 Profibus 2564 CIP 110.1.2 ModbusTCP 2564 EtherCAT 300A:2 _n PROFINET 2564
Cap1Source	捕获输入端 1 的编码器信源 0 / Pact Encoder 1 ：捕捉输入1的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 ：捕捉输入1的来源是编码器2（插件）的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:A _n Modbus 2580 Profibus 2580 CIP 110.1.10 ModbusTCP 2580 EtherCAT 300A:A _n PROFINET 2580
Cap2Activate	捕获输入端 2 启动/停止 0 / Capture Stop ：中断捕捉功能 1 / Capture Once ：启动一次性捕捉功能 2 / Capture Continuous ：启动连续性捕捉功能 3 / Reserved ：保留 4 / Reserved ：保留 执行一次捕获时，将在捕获到第一个值时结束执行该函数。 进行连续捕获时，将连续进行捕获。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 4	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:5 _n Modbus 2570 Profibus 2570 CIP 110.1.5 ModbusTCP 2570 EtherCAT 300A:5 _n PROFINET 2570
Cap2Config	捕获输入端 2 的配置 0 / Falling Edge ：下降沿时的位置 捕获 1 / Rising Edge ：上升沿时的位置 捕获 2 / Both Edges ：两种沿时的位置 捕获 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:3 _n Modbus 2566 Profibus 2566 CIP 110.1.3 ModbusTCP 2566 EtherCAT 300A:3 _n PROFINET 2566
Cap2Source	捕获输入端 2 的编码器信源 0 / Pact Encoder 1 ：捕捉输入2的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 ：捕捉输入2的来源是编码器2（插件）的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:B _n Modbus 2582 Profibus 2582 CIP 110.1.11 ModbusTCP 2582 EtherCAT 300A:B _n PROFINET 2582

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Cap3Activate	<p>捕获输入端 3 启动/停止</p> <p>0 / Capture Stop : 中断捕捉功能</p> <p>1 / Capture Once : 启动一次性捕捉功能</p> <p>2 / Capture Continuous : 启动连续性捕捉功能</p> <p>执行一次捕获时, 将在捕获到第一个值时结束执行该函数。 进行连续捕获时, 将连续进行捕获。</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 - 2	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:12 _h Modbus 2596 Profibus 2596 CIP 110.1.18 ModbusTCP 2596 EtherCAT 300A:12 _h PROFINET 2596
Cap3Config	<p>捕获输入端 3 的配置</p> <p>0 / Falling Edge : 下降沿时的位置捕获</p> <p>1 / Rising Edge : 上升沿时的位置捕获</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:11 _h Modbus 2594 Profibus 2594 CIP 110.1.17 ModbusTCP 2594 EtherCAT 300A:11 _h PROFINET 2594
Cap3Source	<p>捕获输入端 3 的编码器信源</p> <p>0 / Pact Encoder 1 : 捕捉输入3的来源是编码器1的Pact</p> <p>1 / Pact Encoder 2 : 捕捉输入3的来源是编码器2 (插件) 的 Pact</p> <p>RS03 及以上硬件版本可用。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 300A:15 _h Modbus 2602 Profibus 2602 CIP 110.1.21 ModbusTCP 2602 EtherCAT 300A:15 _h PROFINET 2602
CLSET_p_DiffWin	<p>控制回路参数组切换的位置偏差</p> <p>若位置控制器的位置偏差小于参数值, 将使用控制回路参数组 2。 否则, 将使用控制回路参数组 1。</p> <p>通过参数 CLSET_p_DiffWin_usr 可以在用户定义单位中输入数值。 步距为 0.0001 转。 变更的设置将被立即采用。</p>	转 0.0000 0.0100 2.0000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1C _h Modbus 4408 Profibus 4408 CIP 117.1.28 ModbusTCP 4408 EtherCAT 3011:1C _h PROFINET 4408
CLSET_p_DiffWin_usr	<p>控制回路参数组切换的位置偏差</p> <p>若位置控制器的位置偏差小于参数值, 将使用控制回路参数组 2。 否则, 将使用控制回路参数组 1。</p> <p>最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。</p>	usr_p 0 164 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:25 _h Modbus 4426 Profibus 4426 CIP 117.1.37 ModbusTCP 4426 EtherCAT 3011:25 _h PROFINET 4426

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CLSET_ParSwiCond	<p>参数组切换条件</p> <p>0 / None Or Digital Input : 无, 或已选择数字量输入功能</p> <p>1 / Inside Position Deviation : 在跟踪误差之内 (参数 CLSET_p_DiffWin中已给定该值)</p> <p>2 / Below Reference Velocity : 低于给定速度 (参数 CLSET_v_Threshol中已给定该值)</p> <p>3 / Below Actual Velocity : 低于实际速度 (参数 CLSET_v_Threshol中已给定该值)</p> <p>4 / Reserved : 保留</p> <p>切换参数时, 下述参数值会逐个更改 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref - CTRL_TAUiref - CTRL_KFPp <p>在参数组切换等待时间耗尽后, 下列参数值将被更改 (CTRL_ParChgTime) :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_Nf1damp - CTRL_Nf1freq - CTRL_Nf1bandw - CTRL_Nf2damp - CTRL_Nf2freq - CTRL_Nf2bandw - CTRL_Osupdamp - CTRL_Osupdelay - CTRL_Kfric <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:1A _h Modbus 4404 Profibus 4404 CIP 117.1.26 ModbusTCP 4404 EtherCAT 3011:1A _h PROFINET 4404
CLSET_v_Threshol	<p>控制回路参数组切换的速度阈值</p> <p>若给定速度或实际速度小于参数值, 将使用控制回路参数组 2。 否则, 将使用控制回路参数组 1。 变更的设置将被立即采用。</p>	usr_v 0 50 2147483647	UINT32 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:1D _h Modbus 4410 Profibus 4410 CIP 117.1.29 ModbusTCP 4410 EtherCAT 3011:1D _h PROFINET 4410
CLSET_winTime	<p>参数组切换的时间窗口</p> <p>值0 : 已禁用窗口监测。 值>0 : 参数CLSET_v_Threshol和CLSET_p_DiffWin的窗口时间。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0 0 1000	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:1B _h Modbus 4406 Profibus 4406 CIP 117.1.27 ModbusTCP 4406 EtherCAT 3011:1B _h PROFINET 4406

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_GlobGain OP → tUn - Gain	<p>全局放大因数 (影响控制回路参数组 1)</p> <p>全局放大因数对控制回路参数组 1 的下列参数有影响 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref <p>全局放大因数将被设为 100%</p> <ul style="list-style-type: none"> - 当控制回路参数被设为其标准值时 - 在自动调整完成时 - 当控制回路参数值 2 通过参数 CTRL_ParSetCopy 复制到控制器参数组 1 时 <p>如果通过现场总线传输整个配置,则必须在传输控制回路参数 CTRL_KPn、CTRL_TNn、CTRL_KPp 和 CTRL_TAUref 之前传输 CTRL_GlobGain 的数值。如果在传输配置过程中更改了 CTRL_GlobGain,则 CTRL_KPn、CTRL_TNn、CTRL_KPp 和 CTRL_TAUref 同样也必须是配置的一部分。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 5.0 100.0 1000.0	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:15 _h Modbus 4394 Profibus 4394 CIP 117.1.21 ModbusTCP 4394 EtherCAT 3011:15 _h PROFINET 4394
CTRL_I_max CONF → drC - I MAX	<p>电流限制</p> <p>运行时实际的电流限制是下述数值中的最小值 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_I_max - _M_I_max - _PS_I_max <p>- 通过模拟量输入端进行电流限制 (IOM1 模块)</p> <p>- 通过数字量输入的电流限制</p> <p>由 I2t 监控所导致的限幅也将被注意到。</p> <p>默认: _PS_I_max, PWM 频率为 8kHz, 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A_{rms}。 变更的设置将被立即采用。</p>	A _{rms} 0.00 - 463.00	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:C _h Modbus 4376 Profibus 4376 CIP 117.1.12 ModbusTCP 4376 EtherCAT 3011:C _h PROFINET 4376
CTRL_I_max_fw	<p>磁场削弱的最大电流 (d 分量)</p> <p>该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制 (不受电机/输出级的限制)</p> <p>实际的磁场减弱电流是 CTRL_I_max_fw 的最小值, 输出级额定电流和电机额定电流中较小值的一半。 步距为 0.01 A_{rms}。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	A _{rms} 0.00 0.00 300.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3011:F _h Modbus 4382 Profibus 4382 CIP 117.1.15 ModbusTCP 4382 EtherCAT 3011:F _h PROFINET 4382
CTRL_KFAcc	<p>加速度前馈</p> <p>步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 0.0 0.0 3000.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3011:A _h Modbus 4372 Profibus 4372 CIP 117.1.10 ModbusTCP 4372 EtherCAT 3011:A _h PROFINET 4372
CTRL_ParChgTime	<p>切换控制回路参数组的时间间隔</p> <p>切换控制回路参数组时, 下述参数值会逐个更改 :</p> <ul style="list-style-type: none"> - CTRL_KPn - CTRL_KPn - CTRL_KPp - CTRL_TAUref - CTRL_TAUiref - CTRL_KFPp <p>切换可由于下述原因引起</p> <ul style="list-style-type: none"> - 激活的控制回路参数组的更改 - 总增益的更改 - 上述参数其中之一更改 - 禁用转速控制器的组成部分 <p>变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0 0 2000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:14 _h Modbus 4392 Profibus 4392 CIP 117.1.20 ModbusTCP 4392 EtherCAT 3011:14 _h PROFINET 4392

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL_ParSetCopy	复制控制回路参数组 值 1：将控制回路参数组 1 复制到控制回路参数组 2 值 2：将控制回路参数组 2 复制到控制回路参数组 1 当将控制回路参数组 2 复制到控制回路参数组 1 时，将设定参数 CTRL_GlobGain 为 100 %。 变更的设置将被立即采用。	- 0.0 - 0.2	UINT16 R/W - -	CANopen 3011:16 _h Modbus 4396 Profibus 4396 CIP 117.1.22 ModbusTCP 4396 EtherCAT 3011:16 _h PROFINET 4396
CTRL_PwrUpParSet	接通时控制回路参数组的选择 0 / Switching Condition ：切换控制回路参数组时将使用切换条件 1 / Parameter Set 1 ：使用控制回路参数组 1 2 / Parameter Set 2 ：使用控制回路参数组 2 被选择的数值也将被写入 CTRL_SelParSet (非持续性)。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:18 _h Modbus 4400 Profibus 4400 CIP 117.1.24 ModbusTCP 4400 EtherCAT 3011:18 _h PROFINET 4400
CTRL_SelParSet	控制回路参数组的选择 (不可持续 保存) 见编码参数 CTRL_PwrUpParSet。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3011:19 _h Modbus 4402 Profibus 4402 CIP 117.1.25 ModbusTCP 4402 EtherCAT 3011:19 _h PROFINET 4402
CTRL_SmoothCurr	电流控制器的平滑系数 该参数会降低电流控制回路的动态特性。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	% 50 100 100	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:26 _h Modbus 4428 Profibus 4428 CIP 117.1.38 ModbusTCP 4428 EtherCAT 3011:26 _h PROFINET 4428
CTRL_SpdFric	转速，达到该转速前摩擦补偿为线性 变更的设置将被立即采用。	rpm 0 5 20	UINT32 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3011:9 _h Modbus 4370 Profibus 4370 CIP 117.1.9 ModbusTCP 4370 EtherCAT 3011:9 _h PROFINET 4370
CTRL_TAUnact	用以平整电机速度的滤波器时间常数 将在电机数据的基础上计算出默认值。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 30.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:8 _h Modbus 4368 Profibus 4368 CIP 117.1.8 ModbusTCP 4368 EtherCAT 3011:8 _h PROFINET 4368
CTRL_v_max CONF → drC - nMAX	速度限制 运行时的速度限制是下述数值中的最小值： - CTRL_v_max - M_n_max - 通过模拟量输入端进行速度限制 (IOM1 模块) - 通过数字量输入的速度限制 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 13200 2147483647	UINT32 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3011:10 _h Modbus 4384 Profibus 4384 CIP 117.1.16 ModbusTCP 4384 EtherCAT 3011:10 _h PROFINET 4384

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参数地址
CTRL_VeIObsActiv	<p>启用 Velocity Observer</p> <p>0 / Velocity Observer Off : Velocity Observer关闭</p> <p>1 / Velocity Observer Passive : Velocity Observer 虽已打开, 但并未用于电机控制</p> <p>2 / Velocity Observer Active : Velocity Observer 已打开并被用于电机控制</p> <p>通过Velocity Observer可降低速度波动并增加控制器带宽。在激活前为动力和惯量设置正确的值。仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。变更的设置将被立即采用。固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。</p>	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:22 _h Modbus 4420 Profibus 4420 CIP 117.1.34 ModbusTCP 4420 EtherCAT 3011:22 _h PROFINET 4420
CTRL_VeIObsDyn	<p>Velocity Observer 动力</p> <p>该参数值必须小于 (例如: 介于 5 % 和 20 % 之间) 转速控制器的积分时间常数 (参数 CTRL1_TNn 和 CTRL2_TNn)。 步长为 0.01 ms。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。变更的设置将被立即采用。固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。</p>	ms 0.03 0.25 200.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:23 _h Modbus 4422 Profibus 4422 CIP 117.1.35 ModbusTCP 4422 EtherCAT 3011:23 _h PROFINET 4422
CTRL_VeIObsInert	<p>Velocity Observer 的惯性</p> <p>用于计算Velocity Observer的系统惯性。默认值是所安装电机的惯性。自动调整时, 参数的值可设为与_AT_J的值相同。仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。变更的设置将被立即采用。固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。</p>	g cm ² 1 - 2147483648	UINT32 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:24 _h Modbus 4424 Profibus 4424 CIP 117.1.36 ModbusTCP 4424 EtherCAT 3011:24 _h PROFINET 4424
CTRL_vPIDDPart ConF → drC - Pdn	<p>PID 转速控制器: D 系数</p> <p>步距为 0.1 %。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	% 0.0 0.0 400.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:6 _h Modbus 4364 Profibus 4364 CIP 117.1.6 ModbusTCP 4364 EtherCAT 3011:6 _h PROFINET 4364
CTRL_vPIDDTime ConF → drC - tdn	<p>PID 转速控制器: D 部分平滑滤波器的时间常数</p> <p>步长为 0.01 ms。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0.01 0.25 10.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3011:5 _h Modbus 4362 Profibus 4362 CIP 117.1.5 ModbusTCP 4362 EtherCAT 3011:5 _h PROFINET 4362
CTRL1_KFPp ConF → drC - FPP I	<p>速度前馈</p> <p>在两个控制回路参数组之间切换时, 数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。步距为 0.1 %。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	% 0.0 0.0 200.0	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:6 _h Modbus 4620 Profibus 4620 CIP 118.1.6 ModbusTCP 4620 EtherCAT 3012:6 _h PROFINET 4620
CTRL1_Kfric	<p>摩擦补偿: 增益</p> <p>步距为 0.01 A_{rms}。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	A _{rms} 0.00 0.00 10.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:10 _h Modbus 4640 Profibus 4640 CIP 118.1.16 ModbusTCP 4640 EtherCAT 3012:10 _h PROFINET 4640

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_KPn ConF → drC - PnI	转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:1 _h Modbus 4610 Profibus 4610 CIP 118.1.1 ModbusTCP 4610 EtherCAT 3012:1 _h PROFINET 4610
CTRL1_KPp ConF → drC - PPI	位置控制器 P 系数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:3 _h Modbus 4614 Profibus 4614 CIP 118.1.3 ModbusTCP 4614 EtherCAT 3012:3 _h PROFINET 4614
CTRL1_Nf1bandw	陷波滤波器 1：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:A _h Modbus 4628 Profibus 4628 CIP 118.1.10 ModbusTCP 4628 EtherCAT 3012:A _h PROFINET 4628
CTRL1_Nf1damp	陷波滤波器 1：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:8 _h Modbus 4624 Profibus 4624 CIP 118.1.8 ModbusTCP 4624 EtherCAT 3012:8 _h PROFINET 4624
CTRL1_Nf1freq	陷波滤波器 1：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:9 _h Modbus 4626 Profibus 4626 CIP 118.1.9 ModbusTCP 4626 EtherCAT 3012:9 _h PROFINET 4626
CTRL1_Nf2bandw	陷波滤波器 2：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:D _h Modbus 4634 Profibus 4634 CIP 118.1.13 ModbusTCP 4634 EtherCAT 3012:D _h PROFINET 4634
CTRL1_Nf2damp	陷波滤波器 2：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:B _h Modbus 4630 Profibus 4630 CIP 118.1.11 ModbusTCP 4630 EtherCAT 3012:B _h PROFINET 4630
CTRL1_Nf2freq	陷波滤波器 2：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:C _h Modbus 4632 Profibus 4632 CIP 118.1.12 ModbusTCP 4632 EtherCAT 3012:C _h PROFINET 4632

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL1_0supdamp	过冲滤波器：阻尼 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 50.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:E _h Modbus 4636 Profibus 4636 CIP 118.1.14 ModbusTCP 4636 EtherCAT 3012:E _h PROFINET 4636
CTRL1_0supdelay	过冲滤波器：时间延迟 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.00 75.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3012:F _h Modbus 4638 Profibus 4638 CIP 118.1.15 ModbusTCP 4638 EtherCAT 3012:F _h PROFINET 4638
CTRL1_TAUiref	给定电流滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.50 4.00	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:5 _h Modbus 4618 Profibus 4618 CIP 118.1.5 ModbusTCP 4618 EtherCAT 3012:5 _h PROFINET 4618
CTRL1_TAUiref CONF → drC - tAuI	给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:4 _h Modbus 4616 Profibus 4616 CIP 118.1.4 ModbusTCP 4616 EtherCAT 3012:4 _h PROFINET 4616
CTRL1_TNn CONF → drC - tInI	转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3012:2 _h Modbus 4612 Profibus 4612 CIP 118.1.2 ModbusTCP 4612 EtherCAT 3012:2 _h PROFINET 4612
CTRL2_KFPp CONF → drC - FPP2	速度前馈 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 200.0	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3013:6 _h Modbus 4876 Profibus 4876 CIP 119.1.6 ModbusTCP 4876 EtherCAT 3013:6 _h PROFINET 4876
CTRL2_Kfric	摩擦补偿：增益 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.00 10.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:10 _h Modbus 4896 Profibus 4896 CIP 119.1.16 ModbusTCP 4896 EtherCAT 3013:10 _h PROFINET 4896
CTRL2_KPn CONF → drC - Pn2	转速控制器 P 系数 从电机参数算出默认值 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.0001 A/(1/min)。 变更的设置将被立即采用。	A/rpm 0.0001 - 2.5400	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3013:1 _h Modbus 4866 Profibus 4866 CIP 119.1.1 ModbusTCP 4866 EtherCAT 3013:1 _h PROFINET 4866

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL2_KPp ConF → drC - PP2	位置控制器 P 系数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL2_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步距为 0.1 1/s。 变更的设置将被立即采用。	1/s 2.0 - 900.0	UINT16 R/W 可持续 保存 -	CANopen 3013:3 _h Modbus 4870 Profibus 4870 CIP 119.1.3 ModbusTCP 4870 EtherCAT 3013:3 _h PROFINET 4870
CTRL2_Nf1bandw	陷波滤波器 1：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:A _h Modbus 4884 Profibus 4884 CIP 119.1.10 ModbusTCP 4884 EtherCAT 3013:A _h PROFINET 4884
CTRL2_Nf1damp	陷波滤波器 1：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:8 _h Modbus 4880 Profibus 4880 CIP 119.1.8 ModbusTCP 4880 EtherCAT 3013:8 _h PROFINET 4880
CTRL2_Nf1freq	陷波滤波器 1：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:9 _h Modbus 4882 Profibus 4882 CIP 119.1.9 ModbusTCP 4882 EtherCAT 3013:9 _h PROFINET 4882
CTRL2_Nf2bandw	陷波滤波器 2：带宽 带宽定义如下：1 - Fb/F0 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 1.0 70.0 90.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:D _h Modbus 4890 Profibus 4890 CIP 119.1.13 ModbusTCP 4890 EtherCAT 3013:D _h PROFINET 4890
CTRL2_Nf2damp	陷波滤波器 2：阻尼 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 55.0 90.0 99.0	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3013:B _h Modbus 4886 Profibus 4886 CIP 119.1.11 ModbusTCP 4886 EtherCAT 3013:B _h PROFINET 4886
CTRL2_Nf2freq	陷波滤波器 2：频率 当值为 15000 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1Hz。 变更的设置将被立即采用。	Hz 50.0 1500.0 1500.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:C _h Modbus 4888 Profibus 4888 CIP 119.1.12 ModbusTCP 4888 EtherCAT 3013:C _h PROFINET 4888
CTRL2_0supdamp	过冲滤波器：阻尼 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步距为 0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% 0.0 0.0 50.0	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:E _h Modbus 4892 Profibus 4892 CIP 119.1.14 ModbusTCP 4892 EtherCAT 3013:E _h PROFINET 4892

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
CTRL2_0supdelay	过冲滤波器：时间延迟 当值为 0 时，就会禁用滤波器。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.00 75.00	UINT16 R/W 可持续 保存 expert	CANopen 3013:F _h Modbus 4894 Profibus 4894 CIP 119.1.15 ModbusTCP 4894 EtherCAT 3013:F _h PROFINET 4894
CTRL2_TAUiref	给定电流滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 0.50 4.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:5 _h Modbus 4874 Profibus 4874 CIP 119.1.5 ModbusTCP 4874 EtherCAT 3013:5 _h PROFINET 4874
CTRL2_TAUref CONF → drC - kRue	给定速度滤波器的滤波器时间常数 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 9.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:4 _h Modbus 4872 Profibus 4872 CIP 119.1.4 ModbusTCP 4872 EtherCAT 3013:4 _h PROFINET 4872
CTRL2_TNn CONF → drC - kion	转速控制器积分时间常数 默认值计算后得出 在两个控制回路参数组之间切换时，数值将通过参数 CTRL_ParChgTime 中设置的时间做线性调整。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。	ms 0.00 - 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3013:2 _h Modbus 4868 Profibus 4868 CIP 119.1.2 ModbusTCP 4868 EtherCAT 3013:2 _h PROFINET 4868
DCbus_compat	DC 总线兼容性 LXM32 和 ATV32 0 / No DC bus or LXM32 only : 未使用 DC 总线或者通过 DC 总线 只连接了 LXM32 1 / DC bus with LXM32 and ATV32 : 通过 DC 总线已连接了 LXM32 和 ATV32 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:26 _h Modbus 1356 Profibus 1356 CIP 105.1.38 ModbusTCP 1356 EtherCAT 3005:26 _h PROFINET 1356
DCOMcontrol	DriveCom 控制字码 位占用参见操作、运行状态一章。 Bit 0 : 运行状态 Switch On 位 1 : Enable Voltage Bit 2 : 运行状态 Quick Stop 位 3 : Enable Operation Bit 4...6 : 由运行模式决定 位 7 : Fault Reset 位 8 : Halt Bit 9 : 由运行模式决定 Bit 10...15 : 已保留 (必须为 0) 变更的设置将被立即采用。	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 6040:0 _h Modbus 6914 Profibus 6914 CIP 127.1.1 ModbusTCP 6914 EtherCAT 6040:0 _h PROFINET 6914

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DCOMopmode	运行模式 -6 / Manual Tuning / Autotuning : 手动调整或自动调整 -3 / Motion Sequence : Motion Sequence -2 / Electronic Gear : Electronic Gear -1 / Jog : Jog (手动运行) 0 / Reserved : 保留 1 / Profile Position : Profile Position 3 / Profile Velocity : Profile Velocity 4 / Profile Torque : Profile Torque 6 / Homing : Homing 7 / Interpolated Position : Interpolated Position 8 / Cyclic Synchronous Position : Cyclic Synchronous Position 9 / Cyclic Synchronous Velocity : Cyclic Synchronous Velocity 10 / Cyclic Synchronous Torque : Cyclic Synchronous Torque 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型: INT8	- -6 - 10	INT16* R/W - -	CANopen 6060:0 _h Modbus 6918 Profibus 6918 CIP 127.1.3 ModbusTCP 6918 EtherCAT 6060:0 _h PROFINET 6918
DEVcmdinterf CONF → RCG - nonE DEVC	控制方式 1 / Local Control Mode / 本地 : 本地控制方式 2 / Fieldbus Control Mode / 现场 : 现场总线控制方式 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:1 _h Modbus 1282 Profibus 1282 CIP 105.1.1 ModbusTCP 1282 EtherCAT 3005:1 _h PROFINET 1282
DI_0_Debounce CONF → 1 - a - td 0	DI0 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3008:20 _h Modbus 2112 Profibus 2112 CIP 108.1.32 ModbusTCP 2112 EtherCAT 3008:20 _h PROFINET 2112
DI_1_Debounce CONF → 1 - a - td 1	DI1 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3008:21 _h Modbus 2114 Profibus 2114 CIP 108.1.33 ModbusTCP 2114 EtherCAT 3008:21 _h PROFINET 2114
DI_2_Debounce CONF → 1 - a - td 2	DI2 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3008:22 _h Modbus 2116 Profibus 2116 CIP 108.1.34 ModbusTCP 2116 EtherCAT 3008:22 _h PROFINET 2116
DI_3_Debounce CONF → 1 - a - td 3	DI3 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3008:23 _h Modbus 2118 Profibus 2118 CIP 108.1.35 ModbusTCP 2118 EtherCAT 3008:23 _h PROFINET 2118

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DI_4_Debounce CONF → , - a - td , 4	DI4 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:24 _h Modbus 2120 Profibus 2120 CIP 108.1.36 ModbusTCP 2120 EtherCAT 3008:24 _h PROFINET 2120
DI_5_Debounce CONF → , - a - td , 5	DI5 去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:25 _h Modbus 2122 Profibus 2122 CIP 108.1.37 ModbusTCP 2122 EtherCAT 3008:25 _h PROFINET 2122
DPL_Activate	启用驱动特征曲线 Drive Profile Lexium 数值 0 : 禁用驱动特征曲线 Drive Profile Lexium 数值 1 : 启用驱动特征曲线 Drive Profile Lexium 已启用驱动特征曲线的访问通道是唯一的访问通道，该访问通道可以使用驱动特征曲线。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:8 _h Modbus 6928 Profibus 6928 CIP 127.1.8 ModbusTCP 6928 EtherCAT 301B:8 _h PROFINET 6928
DPL_dmControl	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium dmControl	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:1F _h Modbus 6974 Profibus 6974 CIP 127.1.31 ModbusTCP 6974 EtherCAT 301B:1F _h PROFINET 6974
DPL_intLim	_DPL_motionStat 和 _actionStatus 的 Bit 9 的设置 0 / None : 无 1 / Current Below Threshold : 电流阈值 2 / Velocity Below Threshold : 速度阈值 3 / In Position Deviation Window : 位置偏差窗口 4 / In Velocity Deviation Window : 速度偏差窗口 5 / Position Register Channel 1 : 位置寄存器通道1 6 / Position Register Channel 2 : 位置寄存器通道2 7 / Position Register Channel 3 : 位置寄存器通道3 8 / Position Register Channel 4 : 位置寄存器通道4 9 / Hardware Limit Switch : 固件限位开关 10 / RMAC active or finished : 捕获后的相对运动已启用或已结束 11 / Position Window : 位置窗口 设置： 参数 _actionStatus 的 Bit 9 参数 _DPL_motionStat 的 Bit 9 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.08 时可用。	- 0 11 11	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:35 _h Modbus 7018 Profibus 7018 CIP 127.1.53 ModbusTCP 7018 EtherCAT 301B:35 _h PROFINET 7018
DPL_RefA16	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium RefA16	- - - -	INT16 R/W - -	CANopen 301B:22 _h Modbus 6980 Profibus 6980 CIP 127.1.34 ModbusTCP 6980 EtherCAT 301B:22 _h PROFINET 6980

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DPL_RefA32	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium RefA32	- - - -	INT32 R/W - -	CANopen 301B:20 _h Modbus 6976 Profibus 6976 CIP 127.1.32 ModbusTCP 6976 EtherCAT 301B:20 _h PROFINET 6976
DPL_RefB32	驱动特征曲线 Drive Profile Lexium RefB32	- - - -	INT32 R/W - -	CANopen 301B:21 _h Modbus 6978 Profibus 6978 CIP 127.1.33 ModbusTCP 6978 EtherCAT 301B:21 _h PROFINET 6978
DplParChCheck DataTyp	驱动特征曲线 Lexium：检查写入访问的数据类型 0 / Data Type Verification Off ：写入访问权限的数据类型检测关闭 1 / Data Type Verification On ：写入访问权限的数据类型检测打开 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:39 _h Modbus 1394 Profibus 1394 CIP 105.1.57 ModbusTCP 1394 EtherCAT 3005:39 _h PROFINET 1394
DS402compatib	DS402 状态机：状态由 3 转变为 4 0 / Automatic ：自动（自动完成状态转变） 1 / DS402-compliant ：DS402—致性（状态转变必须由现场总线控制） 决定运行状态SwitchOnDisabled（3）和ReadyToSwitchOn（4）之间的状态转变。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:13 _h Modbus 6950 Profibus 6950 CIP 127.1.19 ModbusTCP 6950 EtherCAT 301B:13 _h PROFINET 6950
DS402intLim	DS402 状态字码：Bit 11 的设置（内部极限） 0 / None ：无 1 / Current Below Threshold ：电流阈值 2 / Velocity Below Threshold ：速度阈值 3 / In Position Deviation Window ：位置偏差窗口 4 / In Velocity Deviation Window ：速度偏差窗口 5 / Position Register Channel 1 ：位置寄存器通道1 6 / Position Register Channel 2 ：位置寄存器通道2 7 / Position Register Channel 3 ：位置寄存器通道3 8 / Position Register Channel 4 ：位置寄存器通道4 9 / Hardware Limit Switch ：固件限位开关 10 / RMAC active or finished ：捕获后的相对运动已启用或已结束 11 / Position Window ：位置窗口 设置： 参数 _DCOMstatus 的 Bit 11 参数 _actionStatus 的 Bit 10 参数 _DPL_motionStat 的 Bit 10 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 11	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:1E _h Modbus 6972 Profibus 6972 CIP 127.1.30 ModbusTCP 6972 EtherCAT 301B:1E _h PROFINET 6972
DSM_ShutDownOpti on ConF → RCG - Sdly	运动期间禁用输出级时的动作 0 / Disable Immediately / d i s ：立即禁用输出级 1 / Disable After Halt / d i s h ：减速至静止状态后禁用输出级 该参数规定驱动放大器如何对禁用输出级的要求做出反应。 为减速至静止状态，使用停止功能。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 605B:0 _h Modbus 1684 Profibus 1684 CIP 106.1.74 ModbusTCP 1684 EtherCAT 605B:0 _h PROFINET 1684

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
DVNaddress C o n F → C o n F - C o n F → F S u - d n A d	DeviceNet 节点地址 (MAC-ID) 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 63 63	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3042:1 _h Modbus 16898 Profibus 16898 CIP 166.1.1 ModbusTCP 16898 EtherCAT 3042:1 _h PROFINET 16898
DVNbaud C o n F → C o n F - C o n F → F S u - d n b d	DeviceNet 波特率 0 / 125 kBaud / 1 2 5 : 125 k 波特 1 / 250 kBaud / 2 5 0 : 250 k 波特 2 / 500 kBaud / 5 0 0 : 500 k 波特 3 / Autobaud / A u t o : Autobaud 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3042:2 _h Modbus 16900 Profibus 16900 CIP 166.1.2 ModbusTCP 16900 EtherCAT 3042:2 _h PROFINET 16900
DVNbuspower	监测DeviceNet总线电源 0 : 监测已关闭 1 : 监测已启用 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3042:3 _h Modbus 16902 Profibus 16902 CIP 166.1.3 ModbusTCP 16902 EtherCAT 3042:3 _h PROFINET 16902
DVNioDataIn C o n F → C o n F - d n d i	DeviceNet 输入/输出 数据输入 110 / Position Controller Profile : Position Controller Profile 111 / Standard Assembly : Standard Assembly 112 / Extended Assembly : Extended Assembly 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 110 110 112	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3042:4 _h Modbus 16904 Profibus 16904 CIP 166.1.4 ModbusTCP 16904 EtherCAT 3042:4 _h PROFINET 16904
DVNioDataOut C o n F → C o n F - d n d o	DeviceNet 输入/输出 数据输出 100 / Position Controller Profile : Position Controller Profile 101 / Standard Assembly : Standard Assembly 102 / Extended Assembly : Extended Assembly 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 100 100 102	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3042:5 _h Modbus 16906 Profibus 16906 CIP 166.1.5 ModbusTCP 16906 EtherCAT 3042:5 _h PROFINET 16906
ECAT2ndaddress C o n F → C o n F - E c S A	EtherCAT 识别的值 EtherCAT "Identification" (也作 "Station Alias") 的值, 例如用于 EtherCAT 功能 Hot Connect。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3045:6 _h Modbus 17676 Profibus 17676 CIP 169.1.6 ModbusTCP 17676 EtherCAT 3045:6 _h PROFINET 17676
ENC_abs_source C o n F → R C G - S A B S	编码器绝对位置的设置来源 0 / Encoder 1 : 确定编码器1的绝对位置 1 / Encoder 2 (module) : 确定编码器2 (插件) 的绝对位置 此参数规定了编码器来源, 编码器来源用于在完成关闭和重新接 通后确定绝对位置。若参数被设置为编码器1, 将读取编码器1 的绝对位置, 并将其复制到编码器2的系统值中。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:25 _h Modbus 1354 Profibus 1354 CIP 105.1.37 ModbusTCP 1354 EtherCAT 3005:25 _h PROFINET 1354

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ENC_ModeOfMaEnc CONF → INF -	<p>机器编码器的模式</p> <p>0 / None : 机器编码器不用于电机控制</p> <p>1 / Position Control : 机器编码器将用于位置控制</p> <p>2 / Velocity And Position Control : 机器编码器将用于速度和位置控制</p> <p>无法将机器编码器用于速度控制, 而将电机编码器用于位置控制。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:2 _h Modbus 20484 Profibus 20484 CIP 180.1.2 ModbusTCP 20484 EtherCAT 3050:2 _h PROFINET 20484
ENC1_adjustment	<p>编码器1绝对位置的调准 值域取决于编码器的类型。</p> <p>单圈编码器 : 0 ... x-1</p> <p>多圈编码器 : 0 ... (4096*x)-1</p> <p>单圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位) : -(x/2) ... (x/2)-1</p> <p>多圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位) : -(2048*x) ... (2048*x)-1</p> <p>'x' 的定义: 编码器转动一圈的最大位置, 用户定义单位。在默认比例下, 该数值为16384。</p> <p>如果应该进行反向处理, 请在设定编码器位置之前完成设置。 在写入之后必须至少等 1 秒钟, 直到驱动放大器关断。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 3005:16 _h Modbus 1324 Profibus 1324 CIP 105.1.22 ModbusTCP 1324 EtherCAT 3005:16 _h PROFINET 1324
ENC2_adjustment	<p>编码器2绝对位置的调准 数值范围取决于物理接口ENC2上编码器的类型。</p> <p>只有当参数 ENC_abs_source 设为 '编码器 2' 时, 才能更改此参数。</p> <p>单圈编码器 : 0 ... x-1</p> <p>多圈编码器 : 0 ... (y*x)-1</p> <p>单圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位) : -(x/2) ... (x/2)-1</p> <p>多圈编码器 (用参数 ShiftEncWorkRang 移位) : -(y/2)*x ... ((y/2)*x)-1</p> <p>'x' 的定义: 编码器转动一圈的最大位置, 用户定义单位。在默认比例下, 该数值为16384。</p> <p>'y' 的定义: 多圈编码器的转数。</p> <p>如果应该进行反向处理, 请在设定编码器位置之前完成设置。 写访问完成后, 必须先写参数值写入EEPROM并关闭驱动放大器, 之后才能采用已更改的设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 3005:24 _h Modbus 1352 Profibus 1352 CIP 105.1.36 ModbusTCP 1352 EtherCAT 3005:24 _h PROFINET 1352

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
ENC2_type CONF → INF - EN2E	编码器 2 上编码器的类型 (模块) 0 / None : 未定义 1 / SinCos Hiperface (rotary) : SinCos Hiperface (回转) 2 / SinCos 1Vpp (rotary) : SinCos 1Vpp (回转) 3 / SinCos 1Vpp Hall (rotary) : SinCos 1Vpp Hall (回转) 5 / EnDat 2.2 (rotary) : EnDat 2.2 (回转) 6 / Resolver : 旋转变压器 8 / BISS : BISS 9 / A/B/I (rotary) : A/B/I (回转) 10 / SSI (rotary) : SSI (回转) 257 / SinCos Hiperface (linear) : SinCos Hiperface (直线) 258 / SinCos 1Vpp (linear) : SinCos 1Vpp (直线) 259 / SinCos 1Vpp Hall (linear) : SinCos 1Vpp Hall (直线) 261 / EnDat 2.2 (linear) : EnDat 2.2 (直线) 265 / A/B/I (linear) : A/B/I (直线) 266 / SSI (linear) : SSI (直线编码器) 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 266	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:3 _h Modbus 20486 Profibus 20486 CIP 180.1.3 ModbusTCP 20486 EtherCAT 3050:3 _h PROFINET 20486
ENC2_usage CONF → INF - ENCL	编码器 2 (模块) 的使用方式 0 / None : 未定义 1 / Motor : 作为电机编码器进行配置 2 / Machine : 作为机器编码器进行配置 若参数被设置为“电机”，编码器 1 将失灵。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:1 _h Modbus 20482 Profibus 20482 CIP 180.1.1 ModbusTCP 20482 EtherCAT 3050:1 _h PROFINET 20482
ENCAnaPowSupply	ANA 编码器模块 (模拟接口) 的电压供给 5 / 5V : 5V电压供给 12 / 12V : 12V电压供给 仅当编码器被作为机器编码器使用，用于发出1Vpp编码器信号时，才使用模拟编码器供给电压。 此参数将不被用于Hiperface编码器。Hiperface编码器将采用12V电压供给。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 5 5 12	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3051:2 _h Modbus 20740 Profibus 20740 CIP 181.1.2 ModbusTCP 20740 EtherCAT 3051:2 _h PROFINET 20740
ENCDigABIMaxFreq	ABI 最大频率 最大可能的ABI频率取决于编码器 (编码器制造商将做出说明)。DIG编码器模块支持的最大ABI频率为1 MHz (该值为默认值，其值为ENCDigABIMaxFreq)。ABI频率为1 MHz意味着，每秒钟的编码器增量为4000000。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	kHz 1 1000 1000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:6 _h Modbus 21004 Profibus 21004 CIP 182.1.6 ModbusTCP 21004 EtherCAT 3052:6 _h PROFINET 21004
ENCDigABImaxIx	寻找 ABI 标志脉冲的最大距离 在标志脉冲基准点定位运行中，ENCDigABImaxIx中包含着一个最大距离，在此距离内必须找到标志脉冲。若在该范围内未找到物理标志脉冲，将引发故障信息。 示例：已连接一个每转一圈可产生一个标志脉冲的 ABI 旋转编码器。编码器分辨率为每圈8000编码器增量 (该值可通过参数_Inc_Enc2Raw测算出来。参数_Inc_Enc2Raw和ENCDigABImaxIx的比例相同)。标志脉冲基准点定位运行的最大必需距离为一圈。这意味着，参数ENCDigABImaxIx应当设置为8000。内部将增加10%的公差。在标志脉冲基准点定位运行中，必须在8800编码器增量之内找到标志脉冲。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	Enclnc 1 10000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:7 _h Modbus 21006 Profibus 21006 CIP 182.1.7 ModbusTCP 21006 EtherCAT 3052:7 _h PROFINET 21006

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ENCDigBISSCoding	BISS 编码器位置编码 0 / binary : 以二进制格式编码 1 / gray : 以Gray格式编码 (格雷码) 此参数定义了BISS置数据的编码方式。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:A _h Modbus 21012 Profibus 21012 CIP 182.1.10 ModbusTCP 21012 EtherCAT 3052:A _h PROFINET 21012
ENCDigBISSResMul	BISS 多圈分辨率 此参数仅对BISS编码器具有意义 (单圈和多圈)。若使用单圈BISS编码器,则必须将参数ENCDigBISSResMult设置为0。 示例:若参数ENCDigBISSResMult被设置为12,所使用编码器的圈数必须为 $2^{12} = 4096$ 。 参数ENCDigBISSResMult + ENCDigBISSResSgl的和必须小于或等于46 Bits。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。	位 0 0 24	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:9 _h Modbus 21010 Profibus 21010 CIP 182.1.9 ModbusTCP 21010 EtherCAT 3052:9 _h PROFINET 21010
ENCDigBISSResSgl	BISS 单圈分辨率 此参数仅对BISS编码器具有意义 (单圈和多圈)。 示例:若参数ENCDigBISSResSgl被设置为13,则必须使用单圈分辨率为 $2^{13} = 8192$ 增量的BISS编码器。 若使用多圈编码器,则参数ENCDigBISSResMult + ENCDigBISSResSgl的和必须小于或等于46 Bits。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。	位 8 13 25	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:8 _h Modbus 21008 Profibus 21008 CIP 182.1.8 ModbusTCP 21008 EtherCAT 3052:8 _h PROFINET 21008
ENCDigLinBitsUsed	线性编码器:位置分辨率所用 Bit 的数量 提供用于位置分析的位置分辨率的 Bit 数量。 当 ENCDigLinBitsUsed = 0 时,将使用编码器位置分辨率的所有 Bit。 示例: 当 ENCDigLinBitsUsed = 22 时,仅使用编码器位置分辨率的 22 个 Bit。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.26$ 时可用。	位 0 0 31	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:E _h Modbus 21020 Profibus 21020 CIP 182.1.14 ModbusTCP 21020 EtherCAT 3052:E _h PROFINET 21020
ENCDigPowSupply	DIG 编码器模块 (数字接口) 的电压供给 5 / 5V : 5V电压供给 12 / 12V : 12V电压供给 数字编码器的电压供给。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。	- 5 5 12	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:4 _h Modbus 21000 Profibus 21000 CIP 182.1.4 ModbusTCP 21000 EtherCAT 3052:4 _h PROFINET 21000
ENCDigResMulUsed	编码器多圈分辨率使用的 Bit 数量 提供用于位置分析所使用的多圈分辨率的比特数量。 如果参数ENCDigResMulUsed = 0,则使用编码器多圈分辨率的所有比特。 示例: 如果参数ENCDigResMulUsed = 11,则使用编码器多圈分辨率的 11个比特。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.03$ 时可用。	位 0 0 24	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:B _h Modbus 21014 Profibus 21014 CIP 182.1.11 ModbusTCP 21014 EtherCAT 3052:B _h PROFINET 21014
ENCDigSSICoding	SSI 编码器位置编码 0 / binary : 以二进制格式编码 1 / gray : 以Gray格式编码 (格雷码) 此参数定义了SSI编码器位置数据的编码方式。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 $\geq V01.01$ 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:3 _h Modbus 20998 Profibus 20998 CIP 182.1.3 ModbusTCP 20998 EtherCAT 3052:3 _h PROFINET 20998

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ENCDigSSILinAdd	SSI 编码器状态位 (线性) 通过该参数设置线性 SSI 编码器的分辨率位。分辨率位 (ENCDigLinSSIRes) 和附加位 (ENCDigLinSSIAdd) 总数被限制为 32。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	位 0 0 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:D _h Modbus 21018 Profibus 21018 CIP 182.1.13 ModbusTCP 21018 EtherCAT 3052:D _h PROFINET 21018
ENCDigSSILinRes	SSI 编码器分辨率位 (线性) 通过该参数设置线性 SSI 编码器的分辨率位。分辨率位 (ENCDigLinSSIRes) 和附加位 (ENCDigLinSSIAdd) 总数被限制为 32。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	位 8 24 32	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:C _h Modbus 21016 Profibus 21016 CIP 182.1.12 ModbusTCP 21016 EtherCAT 3052:C _h PROFINET 21016
ENCDigSSIMaxFreq	最大 SSI 传输频率 该参数用于设置 SSI 编码器的 SSI 传输频率 (单圈和多圈)。SSI 传输频率取决于编码器 (最大频率由编码器制造商作出说明) 和编码器电缆长度。 编码器模块支持的 SSI 传输频率为 200 kHz 和 1000 kHz。如果您的 SSI 编码器支持的最大频率为 1000 kHz, 则将该参数设为 1000。 如果您系统中的编码器电缆长度超过了 50 m, 则将该参数设为 200, 与编码器制造商规定的最大频率无关。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	kHz 200 200 1000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:5 _h Modbus 21002 Profibus 21002 CIP 182.1.5 ModbusTCP 21002 EtherCAT 3052:5 _h PROFINET 21002
ENCDigSSIResMult	SSI 多圈分辨率 (回转) 此参数仅对 SSI 编码器具有意义 (单圈和多圈)。若使用单圈 SSI 编码器, 则必须将参数 ENCDigSSIResMult 设置为 0。 示例: 若参数 ENCDigSSIResMult 被设置为 12, 所使用编码器的圈数必须为 2 ¹² = 4096。 参数 ENCDigSSIResMult + ENCDigSSIResSgl 的和必须小于或等于 32 Bit。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	位 0 0 24	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:2 _h Modbus 20996 Profibus 20996 CIP 182.1.2 ModbusTCP 20996 EtherCAT 3052:2 _h PROFINET 20996
ENCDigSSIResSgl	SSI 单圈分辨率 (回转) 此参数仅对 SSI 编码器具有意义 (单圈和多圈)。 示例: 若参数 ENCDigSSIResSgl 被设置为 13, 则必须使用单圈分辨率为 2 ¹³ = 8192 增量的 SSI 编码器。 若使用多圈编码器, 则参数 ENCDigSSIResMult + ENCDigSSIResSgl 的和必须小于或等于 32 Bit。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	位 8 13 25	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3052:1 _h Modbus 20994 Profibus 20994 CIP 182.1.1 ModbusTCP 20994 EtherCAT 3052:1 _h PROFINET 20994
ENCSinCosMaxIxx	寻找 SinCos 编码器标志脉冲的最大距离 参数提供最多的周期量, 此间必须找到标志脉冲 (搜索路径)。为该值将增加 10% 的公差。若在该范围内 (包括 10% 的公差) 未找到标志脉冲, 将引发故障信息。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 1 1024 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3051:4 _h Modbus 20744 Profibus 20744 CIP 181.1.4 ModbusTCP 20744 EtherCAT 3051:4 _h PROFINET 20744
ERR_clear	清空故障存储器 值 1: 清除故障存储器中的记录 如果在读取时返回一个 0, 则表示删除操作已结束。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 1	UINT16 R/W - -	CANopen 303B:4 _h Modbus 15112 Profibus 15112 CIP 159.1.4 ModbusTCP 15112 EtherCAT 303B:4 _h PROFINET 15112

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ERR_reset	复位故障存储器的指针 值1：将故障存储器指针设定在最早的故障记录上。 变更的设置将被立即采用。	- 0 - 1	UINT16 R/W - -	CANopen 303B:5 _h Modbus 15114 Profibus 15114 CIP 159.1.5 ModbusTCP 15114 EtherCAT 303B:5 _h PROFINET 15114
ErrorResp_bit_DE	对检测到数据错误的故障响应 (Bit DE) -1 / No Error Response : 无故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 对于驱动特征曲线 Drive Profile Lexium , 可以对检测到的数据故障的故障响应 (Bit DE) 进行参数设定。 在EtherCAT RxPDO中进行错误处理时, 该参数也被用于为故障响应进行分类。	- -1 -1 3	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:6 _h Modbus 6924 Profibus 6924 CIP 127.1.6 ModbusTCP 6924 EtherCAT 301B:6 _h PROFINET 6924
ErrorResp_bit_ME	对检测到运行模式错误的故障响应 (Bit ME) -1 / No Error Response : 无故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 对于驱动特征曲线 Lexium , 可以对检测到的运行模式故障的故障响应 (Bit ME) Bit 进行参数设定。	- -1 -1 3	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 301B:7 _h Modbus 6926 Profibus 6926 CIP 127.1.7 ModbusTCP 6926 EtherCAT 301B:7 _h PROFINET 6926
ErrorResp_Flt_AC	电源相线缺失的故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 2 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:A _h Modbus 1300 Profibus 1300 CIP 105.1.10 ModbusTCP 1300 EtherCAT 3005:A _h PROFINET 1300
ErrorResp_I2tRES	100% I2t 制动电阻的故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:22 _h Modbus 1348 Profibus 1348 CIP 105.1.34 ModbusTCP 1348 EtherCAT 3005:22 _h PROFINET 1348
ErrorResp_p_dif	由负载导致的位置偏差过高的故障响应 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:B _h Modbus 1302 Profibus 1302 CIP 105.1.11 ModbusTCP 1302 EtherCAT 3005:B _h PROFINET 1302
ErrorResp_PDiffEncM	超出了电机编码器与机器编码器之间位置偏差时的故障响应 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:3B _h Modbus 1398 Profibus 1398 CIP 105.1.59 ModbusTCP 1398 EtherCAT 3005:3B _h PROFINET 1398

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ErrorResp_QuasiAbs	检测到准绝对位置有错误的故障响应 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 4 / Error Class 4 : 故障级别 4 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 3 3 4	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:3A _h Modbus 1396 Profibus 1396 CIP 105.1.58 ModbusTCP 1396 EtherCAT 3005:3A _h PROFINET 1396
ErrorResp_v_dif	由负载导致速度偏差过高的故障响应 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:3C _h Modbus 1400 Profibus 1400 CIP 105.1.60 ModbusTCP 1400 EtherCAT 3005:3C _h PROFINET 1400
ESIM_HighResolution	编码器模拟：高分辨率 以 12-bit 小数位显示每转一圈的增量数。当参数设为 4096 的倍数时，将在一圈之内的相同位置上生成标志脉冲。 只有在参数 ESIM_HighResolution 设置为 0 的情况下，才使用参数 ESIM_scale 的设置。否则，使用 ESIM_HighResolution 的设置。 示例：需要 1417.322835 编码器模拟脉冲/圈。 参数设置：1417.322835 * 4096 = 5805354。 在该示例中，每 1417 个脉冲后将生成一个标志脉冲。这意味着，标识脉冲会随着每圈转动而移动。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	Enclnc 0 0 268431360	UINT32 R/W 可持久保存 expert	CANopen 3005:32 _h Modbus 1380 Profibus 1380 CIP 105.1.50 ModbusTCP 1380 EtherCAT 3005:32 _h PROFINET 1380
ESIM_PhaseShift	编码器模拟：脉冲输出的相移 通过编码器模拟所生成的脉冲可以以 1/4096 编码器脉冲为单位进行移动。这种移动将导致 PTO 上的位置偏移。标志脉冲也会被移动。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- -32768 0 32767	INT16 R/W - expert	CANopen 3005:33 _h Modbus 1382 Profibus 1382 CIP 105.1.51 ModbusTCP 1382 EtherCAT 3005:33 _h PROFINET 1382
ESIM_scale CONF → , - o - ESSC	编码器模拟的分辨率 分辨率是每一次转动的增量数（带四倍分析的 AB 信号）。 在信号 A 和信号 B 处于 High（高）的间隔中，每一次转动将生成一次标志脉冲。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	Enclnc 8 4096 65535	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:15 _h Modbus 1322 Profibus 1322 CIP 105.1.21 ModbusTCP 1322 EtherCAT 3005:15 _h PROFINET 1322
eSM_BaseSetting	eSM 基本设置 None : 无功能 Auto Start : 自动启动 (ESMSTART) Ignore GUARD_ACK : GUARD_ACK 未启用 Ignore INTERLOCK_IN : INTERLOCK 链未启用 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/W 可持久保存 -	

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
eSM_dec_NC	eSM 减速斜坡 受监控减速的减速斜坡 值0：未启用，无减速斜坡监控 值 >0：减速斜坡，单位min-1/s 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	(1/min)/s 0 0 32786009	UINT32 R/W 可持续保存 -	
eSM_dec_Qstop	Quick Stop 的 eSM 减速斜坡 用于监控Quick Stop的减速斜坡。该值必须大于0。 值0：eSM模块未配置。 值 >0：减速斜坡，单位min-1/s 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	(1/min)/s 0 0 32786009	UINT32 R/W 可持续保存 -	
eSM_disable	eSM 禁用 值 0：无动作 值1：强制从eSM运行状态6过渡至eSM运行状态3 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT16 R/W - -	
eSM_FuncAUXOUT1	信号输出端 AUXOUT1 的 eSM 功能 None：无功能 /ESTOP：信号状态/ESTOP GUARD：信号状态GUARD SETUPMODE：信号状态SETUPMODE SETUPENABLE：信号状态SETUPENABLE GUARD_ACK：信号状态GUARD_ACK /INTERLOCK_IN：信号状态/INTERLOCK_IN STO by eSM：内部安全断开扭矩的信号状态 RELAY：信号状态RELAY /INTERLOCK_OUT：信号状态/INTERLOCK_OUT Standstill：停机 (v = 0) SLS：SLS Error class 4：检测到故障级别为 4 的故障 Error class 1 ... 4：检测到故障级别为 1 ... 4 的错误 /ESTOP inv.：信号状态/ESTOP，反转 GUARD inv.：信号状态GUARD，反转 SETUPMODE inv.：信号状态SETUPMODE，反转 SETUPENABLE inv.：信号状态SETUPENABLE，反转 GUARD_ACK inv.：信号状态GUARD_ACK，反转 /INTERLOCK_IN inv.：信号状态/INTERLOCK_IN，反转 STO by eSM inv.：内部安全断开扭矩的信号状态，反转 RELAY inv.：信号状态RELAY，反转 /INTERLOCK_OUT inv.：信号状态/INTERLOCK_OUT，反转 Standstill inv.：停机，反转 SLS inv.：SLS，反转 Error class 4 inv.：检测到故障级别为 4 的错误 (反转) Error class 1 ... 4 inv.：检测到故障级别为 1 ... 4 的错误 (反转) 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- - - -	UINT32 R/W 可持续保存 -	

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
eSM_FuncAUXOUT2	<p>信号输出端 AUXOUT2 的 eSM 功能</p> <p>None : 无功能</p> <p>/ESTOP : 信号状态/ESTOP</p> <p>GUARD : 信号状态GUARD</p> <p>SETUPMODE : 信号状态SETUPMODE</p> <p>SETUPENABLE : 信号状态SETUPENABLE</p> <p>GUARD_ACK : 信号状态GUARD_ACK</p> <p>/INTERLOCK_IN : 信号状态/INTERLOCK_IN</p> <p>STO by eSM : 内部安全断开扭矩的信号状态</p> <p>RELAY : 信号状态RELAY</p> <p>/INTERLOCK_OUT : 信号状态/INTERLOCK_OUT</p> <p>Standstill : 停机 (v = 0)</p> <p>SLS : SLS</p> <p>Error class 4 : 检测到故障级别为 4 的故障</p> <p>Error class 1 ... 4 : 检测到故障级别为 1 ... 4 的错误</p> <p>/ESTOP inv. : 信号状态/ESTOP, 反转</p> <p>GUARD inv. : 信号状态GUARD, 反转</p> <p>SETUPMODE inv. : 信号状态SETUPMODE, 反转</p> <p>SETUPENABLE inv. : 信号状态SETUPENABLE, 反转</p> <p>GUARD_ACK inv. : 信号状态GUARD_ACK, 反转</p> <p>/INTERLOCK_IN inv. : 信号状态/INTERLOCK_IN, 反转</p> <p>STO by eSM inv. : 内部安全断开扭矩的信号状态, 反转</p> <p>RELAY inv. : 信号状态RELAY, 反转</p> <p>/INTERLOCK_OUT inv. : 信号状态/INTERLOCK_OUT, 反转</p> <p>Standstill inv. : 停机, 反转</p> <p>SLS inv. : SLS, 反转</p> <p>Error class 4 inv. : 检测到故障级别为 4 的错误 (反转)</p> <p>Error class 1 ... 4 inv. : 检测到故障级别为 1 ... 4 的错误 (反转)</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	- - - -	UINT32 R/W 可持续保存 -	
eSM_FuncSwitches	<p>eSM 功能开关</p> <p>None : 无功能</p> <p>DirectionDependentSLS : SLS 与运动方向相关</p> <p>当 eSM 安全模块的固件版本 ≥V01.01 时可用。</p> <p>Bit 0 = 0 : SLS 与运动方向无关</p> <p>Bit 0 = 1 : SLS 与运动方向相关</p> <p>Bit 1 ... 15 : 保留 (必须设置为 0)</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	- 0 0 15	UINT16 R/W 可持续保存 -	
eSM_L0_mask	<p>eSM 数字输出通道 B 掩码</p> <p>数字输出掩码</p> <p>0 : 数字输出未启用</p> <p>1 : 数字输出已启用</p> <p>位占用 :</p> <p>请参见数字输出通道。</p> <p>固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/W - -	
eSM_SLSnegDirS	<p>调整模式下的负方向 eSM 速度限制</p> <p>eSM 安全模块固件版本 ≥V01.01。</p> <p>参数 eSM_FuncSwitches Bit 0 = 1 : 值 = 被监控的负方向速度极限。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	rpm 0 0 8000	UINT16 R/W 可持续保存 -	
eSM_t_NCDeI	<p>受监控减速开始前的 eSM 时间延迟</p> <p>此时间可根据 PLC 的要求进行设置。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>固件版本为 ≥V01.01 时可用。</p>	ms 0 0 10000	UINT16 R/W 可持续保存 -	

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
eSM_t_Relay	eSM输出RELAY的关闭 输出RELAY的关闭： 值 0：立即，无延迟 值 1：在电机停机时 (v = 0) 值 2：在电机停机时 (v = 0)，INTERLOCK_OUT = 1 值 >2：延迟时间，单位为 ms，经过该时间后将关闭输出端 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	ms 0 0 10000	UINT16 R/W 可持续保存 -	
eSM_v_maxAuto	机器运行模式“自动模式”下的 eSM 速度限制 该值规定了在机器运行模式“自动模式”下用于监测的速度极限。 值 0：不监控速度极限 值 >0：监控的速度极限 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	rpm 0 0 8000	UINT16 R/W 可持续保存 -	
eSM_v_maxSetup	机器运行模式“调整模式”下的 eSM 速度限制 该值规定了在机器运行模式“调整模式”下用于监测的速度极限。 eSM 安全模块固件版本 ≥V01.01： 参数 eSM_FuncSwitches Bit 0 = 0：值 = 被监控的正方向和负方向 速度极限。 参数 eSM_FuncSwitches Bit 0 = 1：值 = 被监控的正方向速度极 限。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	rpm 0 0 8000	UINT16 R/W 可持续保存 -	
EthErrorMgt	FDR 错误处理 0 / Off ：FDR问题未触发故障 1 / On ：FDR问题触发一个故障 确定对缺失或无效FDR文件的响应。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:42 _h Modbus 17540 Profibus 17540 CIP 168.1.66 ModbusTCP 17540 EtherCAT 3044:42 _h PROFINET 17540
EthFdrAction	FDR 动作 0 / IDLE ：无动作 1 / SAVE ：将当前配置保存至服务器 2 / RESTORE ：从服务器恢复配置 3 / DELETE ：删除服务器上的配置 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 3044:43 _h Modbus 17542 Profibus 17542 CIP 168.1.67 ModbusTCP 17542 EtherCAT 3044:43 _h PROFINET 17542
EthFdrEnable CanF → Can- CanF → Fsu- Efdr	FDR 服务 0 / Off / oFF ：已禁用FDR服务 1 / On / on ：已启用FDR服务 启用 Ethernet 服务“Fast Device Replacement” (FDR)。 若启用FDR，服务器必须支持DHCP，否则将无法从服务器获取 IP 地址。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:40 _h Modbus 17536 Profibus 17536 CIP 168.1.64 ModbusTCP 17536 EtherCAT 3044:40 _h PROFINET 17536

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthFdrLocalCfg	FDR - 本地配置 0 / Server : 服务器配置 1 / Local : 本地配置 确定是否从FDR服务器下载驱动放大器配置, 或是否将使用本地配置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:41 _h Modbus 17538 Profibus 17538 CIP 168.1.65 ModbusTCP 17538 EtherCAT 3044:41 _h PROFINET 17538
EthFdrTime	FDR - 自动保存时间间隔 将配置循环保存至FDR服务器上的时间间隔 值0 : 无自动保存 变更的设置将被立即采用。	分钟 0 10 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:44 _h Modbus 17544 Profibus 17544 CIP 168.1.68 ModbusTCP 17544 EtherCAT 3044:44 _h PROFINET 17544
EthIPgate1 CONF → CAN - , PG 1	网关 IP 地址, 字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:F _h Modbus 17438 Profibus 17438 CIP 168.1.15 ModbusTCP 17438 EtherCAT 3044:F _h PROFINET 17438
EthIPgate2 CONF → CAN - , PG 2	网关 IP 地址, 字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:10 _h Modbus 17440 Profibus 17440 CIP 168.1.16 ModbusTCP 17440 EtherCAT 3044:10 _h PROFINET 17440
EthIPgate3 CONF → CAN - , PG 3	网关 IP 地址, 字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:11 _h Modbus 17442 Profibus 17442 CIP 168.1.17 ModbusTCP 17442 EtherCAT 3044:11 _h PROFINET 17442
EthIPgate4 CONF → CAN - , PG 4	网关 IP 地址, 字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:12 _h Modbus 17444 Profibus 17444 CIP 168.1.18 ModbusTCP 17444 EtherCAT 3044:12 _h PROFINET 17444

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthIPmask1 CONF → CONF - CONF → FSU - , PPI	子网掩码 IP 地址, 字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:B _n Modbus 17430 Profibus 17430 CIP 168.1.11 ModbusTCP 17430 EtherCAT 3044:B _n PROFINET 17430
EthIPmask2 CONF → CONF - CONF → FSU - , PPI2	子网掩码 IP 地址, 字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:C _n Modbus 17432 Profibus 17432 CIP 168.1.12 ModbusTCP 17432 EtherCAT 3044:C _n PROFINET 17432
EthIPmask3 CONF → CONF - CONF → FSU - , PPI3	子网掩码 IP 地址, 字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:D _n Modbus 17434 Profibus 17434 CIP 168.1.13 ModbusTCP 17434 EtherCAT 3044:D _n PROFINET 17434
EthIPmask4 CONF → CONF - CONF → FSU - , PPI4	子网掩码 IP 地址, 字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:E _n Modbus 17436 Profibus 17436 CIP 168.1.14 ModbusTCP 17436 EtherCAT 3044:E _n PROFINET 17436
EthIPmaster1	主站 IP 地址, 字节 1 允许执行 Modbus TCP I/O 扫描的主站的 IP 地址。 若此处设置为 0.0.0.0 (默认设置), 每个主站都可执行 I/O 扫描。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:29 _n Modbus 17490 Profibus 17490 CIP 168.1.41 ModbusTCP 17490 EtherCAT 3044:29 _n PROFINET 17490
EthIPmaster2	主站 IP 地址, 字节 2 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2A _n Modbus 17492 Profibus 17492 CIP 168.1.42 ModbusTCP 17492 EtherCAT 3044:2A _n PROFINET 17492
EthIPmaster3	主站 IP 地址, 字节 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2B _n Modbus 17494 Profibus 17494 CIP 168.1.43 ModbusTCP 17494 EtherCAT 3044:2B _n PROFINET 17494

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthIpMaster4	主站 IP 地址，字节 4 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2C _h Modbus 17496 Profibus 17496 CIP 168.1.44 ModbusTCP 17496 EtherCAT 3044:2C _h PROFINET 17496
EthIpMode CONF → CONF - CONF → FSU - IPnd	IP 地址关联方式 0 / Manual / ПРну : 手动 1 / BOOTP / boot : BOOTP 2 / DHCP / dhcp : DHCP 若选择DHCP，请按照您的DHCP服务器支持FDR与否将参数 EthFdrEnable设置为ON或OFF。 变更的设置将被立即采用。	- 0 2 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:5 _h Modbus 17418 Profibus 17418 CIP 168.1.5 ModbusTCP 17418 EtherCAT 3044:5 _h PROFINET 17418
EthIpModule1 CONF → CONF - CONF → FSU - IPc1	以太网模块 IP 地址，字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:7 _h Modbus 17422 Profibus 17422 CIP 168.1.7 ModbusTCP 17422 EtherCAT 3044:7 _h PROFINET 17422
EthIpModule2 CONF → CONF - CONF → FSU - IPc2	以太网模块 IP 地址，字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:8 _h Modbus 17424 Profibus 17424 CIP 168.1.8 ModbusTCP 17424 EtherCAT 3044:8 _h PROFINET 17424
EthIpModule3 CONF → CONF - CONF → FSU - IPc3	以太网模块 IP 地址，字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:9 _h Modbus 17426 Profibus 17426 CIP 168.1.9 ModbusTCP 17426 EtherCAT 3044:9 _h PROFINET 17426
EthIpModule4 CONF → CONF - CONF → FSU - IPc4	以太网模块 IP 地址，字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:A _h Modbus 17428 Profibus 17428 CIP 168.1.10 ModbusTCP 17428 EtherCAT 3044:A _h PROFINET 17428
EthMbIPswap1	Modbus Word Swap 主站的 IP 地址，字节 1 Modbus主站的IP地址。对于该主站，字顺序将更换为“首先低 位字”（取代标准的“首先高位字”）。 首先高位字：Modicon Quantum 首先低位字：Premium，HMI（施耐德电气公司） 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:50 _h Modbus 17568 Profibus 17568 CIP 168.1.80 ModbusTCP 17568 EtherCAT 3044:50 _h PROFINET 17568

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthMbIPswap2	Modbus Word Swap 主站的 IP 地址，字节 2 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:51 _h Modbus 17570 Profibus 17570 CIP 168.1.81 ModbusTCP 17570 EtherCAT 3044:51 _h PROFINET 17570
EthMbIPswap3	Modbus Word Swap 主站的 IP 地址，字节 3 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:52 _h Modbus 17572 Profibus 17572 CIP 168.1.82 ModbusTCP 17572 EtherCAT 3044:52 _h PROFINET 17572
EthMbIPswap4	Modbus Word Swap 主站的 IP 地址，字节 4 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:53 _h Modbus 17574 Profibus 17574 CIP 168.1.83 ModbusTCP 17574 EtherCAT 3044:53 _h PROFINET 17574
EthMbScanner	Modbus TCP I/O 扫描 0 / Off : Modbus TCP I/O扫描已关闭 1 / On : Modbus TCP I/O扫描已启用 只有当参数EthMode设为Modbus TCP时，才能执行I/O扫描。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:28 _h Modbus 17488 Profibus 17488 CIP 168.1.40 ModbusTCP 17488 EtherCAT 3044:28 _h PROFINET 17488
EthMbScanTimeout	Modbus TCP I/O 扫描超时 Modbus TCP通讯监测超时。 值0：超时监控功能已关闭 步距为0.1s。 变更的设置将被立即采用。	s 0.0 2.0 60.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2D _h Modbus 17498 Profibus 17498 CIP 168.1.45 ModbusTCP 17498 EtherCAT 3044:2D _h PROFINET 17498
EthMode CONF → CAN- EtherNet	记录 0 / Modbus TCP / PROFIBUS : Modbus TCP I/O扫描已启用 1 / EtherNet/IP / EtherCAT : EtherNet/IP通讯已启用 不论选择的设置如何，都可以通过Modbus TCP访问参数。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:1 _h Modbus 17410 Profibus 17410 CIP 168.1.1 ModbusTCP 17410 EtherCAT 3044:1 _h PROFINET 17410

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthOptMapInp1	可选映射的输入参数 1 (从驱动放大器至 PLC) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从驱动放大器至 PLC)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:34 _h Modbus 17512 Profibus 17512 CIP 168.1.52 ModbusTCP 17512 EtherCAT 3044:34 _h PROFINET 17512
EthOptMapInp2	可选映射的输入参数 2 (从驱动放大器至 PLC) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从驱动放大器至 PLC)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:35 _h Modbus 17514 Profibus 17514 CIP 168.1.53 ModbusTCP 17514 EtherCAT 3044:35 _h PROFINET 17514
EthOptMapInp3	可选映射的输入参数 3 (从驱动放大器至 PLC) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从驱动放大器至 PLC)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:36 _h Modbus 17516 Profibus 17516 CIP 168.1.54 ModbusTCP 17516 EtherCAT 3044:36 _h PROFINET 17516
EthOptMapOut1	可选映射的输出参数 1 (从 PLC 至驱动放大器) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从PLC至驱动放 大器)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2E _h Modbus 17500 Profibus 17500 CIP 168.1.46 ModbusTCP 17500 EtherCAT 3044:2E _h PROFINET 17500
EthOptMapOut2	可选映射的输出参数 2 (从 PLC 至驱动放大器) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从PLC至驱动放 大器)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2F _h Modbus 17502 Profibus 17502 CIP 168.1.47 ModbusTCP 17502 EtherCAT 3044:2F _h PROFINET 17502
EthOptMapOut3	可选映射的输出参数 3 (从 PLC 至驱动放大器) 参数的Modbus地址, 可选择将该参数映射至EtherNet/IP Assembly或Modbus TCP I/O扫描器数据中 (从PLC至驱动放 大器)。 变更的设置将被立即采用。	- - 0 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:30 _h Modbus 17504 Profibus 17504 CIP 168.1.48 ModbusTCP 17504 EtherCAT 3044:30 _h PROFINET 17504

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
EthRateSet	传输速率设置 0 / Autodetect : 自动识别 1 / 10 Mbps Full : 10Mbps全双工模式 2 / 10 Mbps Half : 10Mbps半双工模式 3 / 100 Mbps Full : 100Mbps全双工模式 4 / 100 Mbps Half : 100Mbps半双工模式 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:2 _h Modbus 17412 Profibus 17412 CIP 168.1.2 ModbusTCP 17412 EtherCAT 3044:2 _h PROFINET 17412
EthWebserver	以太网 web 服务器 0 / Off : Ethernet网络服务器已关闭 1 / On : Ethernet网络服务器已启用 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3044:6 _h Modbus 17420 Profibus 17420 CIP 168.1.6 ModbusTCP 17420 EtherCAT 3044:6 _h PROFINET 17420
GEARdenom	传动系数的分母 参见 GEARnum 的说明	- 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:3 _h Modbus 9734 Profibus 9734 CIP 138.1.3 ModbusTCP 9734 EtherCAT 3026:3 _h PROFINET 9734
GEARdenom2	编号 2 传动系数的分母 参见 GEARnum 的说明	- 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:C _h Modbus 9752 Profibus 9752 CIP 138.1.12 ModbusTCP 9752 EtherCAT 3026:C _h PROFINET 9752
GEARdir_enabl	运行模式 Electronic Gear (电子齿轮箱) 启用的运动方向 1 / Positive : 正方向 2 / Negative : 负方向 3 / Both : 两个方向 可以启用反转锁止功能。 变更的设置将被立即采用。	- 1 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:5 _h Modbus 9738 Profibus 9738 CIP 138.1.5 ModbusTCP 9738 EtherCAT 3026:5 _h PROFINET 9738
GEARjerklim CONF → 1 - 0 - GFIL	激活冲击限度 0 / Off / OFF : 冲击限制已禁用。 1 / PosSyncOn / P_on : 冲击限度激活 (只能通过位置同步) 冲击限度的时间必须通过参数 RAMP_v_jerk 进行设置。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.02 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:7 _h Modbus 9742 Profibus 9742 CIP 138.1.7 ModbusTCP 9742 EtherCAT 3026:7 _h PROFINET 9742
GEARnum	传动系数的分子 GEARnum ----- = 传动系数 GEARdenom 确认新的传动系数发生在传送传动系数的分子之后。 变更的设置将被立即采用。	- -2147483648 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:4 _h Modbus 9736 Profibus 9736 CIP 138.1.4 ModbusTCP 9736 EtherCAT 3026:4 _h PROFINET 9736
GEARnum2	编号 2 传动系数的分子 GEARnum2 ----- = 传动系数 GEARdenom2 确认新的传动系数发生在传送传动系数的分子之后。 变更的设置将被立即采用。	- -2147483648 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3026:D _h Modbus 9754 Profibus 9754 CIP 138.1.13 ModbusTCP 9754 EtherCAT 3026:D _h PROFINET 9754

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
GEARpos_v_max	适用于位置同步方法的速度限制 值 0 : 无速度限制 值 >0 : 速度限制为 usr_v 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3026:9 _h Modbus 9746 Profibus 9746 CIP 138.1.9 ModbusTCP 9746 EtherCAT 3026:9 _h PROFINET 9746
GEARposChgMode	输出级禁用时对位置变化的处理 0 / Off : 在输出级禁用时, 将忽略运行状态下的位置变化。 1 / On : 在输出级禁用时, 将考虑到运行状态下的位置变化。 只有当传动处理以处理模式“有补偿运动的同步”启动时设置才有效。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3026:B _h Modbus 9750 Profibus 9750 CIP 138.1.11 ModbusTCP 9750 EtherCAT 3026:B _h PROFINET 9750
GEARratio ConF → , - o - GFRC	传动系数选择 0 / Gear Factor / FRct : 使用 GEARnum/GEARdenom 中所设置的传动系数 1 / 200 / 200 : 200 2 / 400 / 400 : 400 3 / 500 / 500 : 500 4 / 1000 / 1000 : 1000 5 / 2000 / 2000 : 2000 6 / 4000 / 4000 : 4000 7 / 5000 / 5000 : 5000 8 / 10000 / 10.00 : 10000 9 / 4096 / 4096 : 4096 10 / 8192 / 8.192 : 8192 11 / 16384 / 16.384 : 16384 以给定的数值修改参比量, 将导致电机旋转。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 11	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3026:6 _h Modbus 9740 Profibus 9740 CIP 138.1.6 ModbusTCP 9740 EtherCAT 3026:6 _h PROFINET 9740
GEARreference	运行模式 Electronic Gear 的同步方式 (电子齿轮箱) 0 / Deactivated : 取消激活 1 / Position Synchronization Immediate : 无补偿运动的位置同步 2 / Position Synchronization Compensated : 有补偿运动的位置同步 3 / Velocity Synchronization : 速度同步 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:12 _h Modbus 6948 Profibus 6948 CIP 127.1.18 ModbusTCP 6948 EtherCAT 301B:12 _h PROFINET 6948
GEARselect	传动系数的选择 在两个传动系数之间转换 : 值 0 : 在参数 GEARratio 中使用指定的传动系数 值 1 : 使用参数 GEARnum2/GEARdenom2 中的传动系数 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3026:E _h Modbus 9756 Profibus 9756 CIP 138.1.14 ModbusTCP 9756 EtherCAT 3026:E _h PROFINET 9756
HMDis	开关点的间距 开关点的间距被定义为基准点。 只有在无标志脉冲的基准点定位中, 参数才有效。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 1 200 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3028:7 _h Modbus 10254 Profibus 10254 CIP 140.1.7 ModbusTCP 10254 EtherCAT 3028:7 _h PROFINET 10254

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
HMIDispPara Пон SupV	电机运动时的 HMI 显示 0 / OperatingState / StFlt : 运行状态 1 / v_act / VAct : 电机实际速度 2 / I_act / IAct : 实际电机电流 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303A:2 _n Modbus 14852 Profibus 14852 CIP 158.1.2 ModbusTCP 14852 EtherCAT 303A:2 _n PROFINET 14852
HMI locked	禁用 HMI 0 / Not Locked / nLoc : HMI 未禁用 1 / Locked / Loc : HMI 禁用 当禁用 HMI 时, 将无法进行下列操作: - 修改参数 - Jog (手动运行) - 自动调整 - Fault Reset 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303A:1 _n Modbus 14850 Profibus 14850 CIP 158.1.1 ModbusTCP 14850 EtherCAT 303A:1 _n PROFINET 14850
HMmethod	Homing 方法 1: LIMN 带标志脉冲 2: LIMP 带标志脉冲 7: REF+ 带标志脉冲, 向外逆转 8: REF+ 带标志脉冲, 向内逆转 9: REF+ 带标志脉冲, 未向内逆转 10: REF+ 带标志脉冲, 未向外逆转 11: REF- 带标志脉冲, 向外逆转 12: REF- 带标志脉冲, 向内逆转 13: REF- 带标志脉冲, 未向内逆转 14: REF- 带标志脉冲, 未向外逆转 17: LIMN 18: LIMP 23: REF+, 向外逆转 24: REF+, 向内逆转 25: REF+, 未向内逆转 26: REF+, 未向外逆转 27: REF, 向外逆转 28: REF-, 向内逆转 29: REF-, 未向内逆转 30: REF-, 未向外逆转 33: 反向标志脉冲 34: 正向标志脉冲 35: 设定值 缩写: REF+ : 在正方向试行 REF- : 在负方向试行 逆转 : 转换开关方向 未逆转 : 未转换开关方向 außerhalb: 标志脉冲/开关外的距离 innerhalb: 标志脉冲/开关内的距离 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型: INT8	- 1 18 35	INT16* R/W - -	CANopen 6098:0 _n Modbus 6936 Profibus 6936 CIP 127.1.12 ModbusTCP 6936 EtherCAT 6098:0 _n PROFINET 6936
HMoutdis	查找开关点的最大行程 0 : 查找行程监控已关闭 >0 : 最大行程 在识别出开关后, 驱动放大器开始寻找已定义的开关点。若行驶完此处指定的行程后未找到已定义的开关点, 将识别出一个错误并中断基准点定位。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:6 _n Modbus 10252 Profibus 10252 CIP 140.1.6 ModbusTCP 10252 EtherCAT 3028:6 _n PROFINET 10252

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
HMp_home	基准点上的位置 顺利结束基准点定位之后，就会将该位置值自动设定在基准点上。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:B _h Modbus 10262 Profibus 10262 CIP 140.1.11 ModbusTCP 10262 EtherCAT 3028:B _h PROFINET 10262
HMp_setP	尺度设定位置 运行模式Homing的位置，方法35。 变更的设置将被立即采用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W - -	CANopen 301B:16 _h Modbus 6956 Profibus 6956 CIP 127.1.22 ModbusTCP 6956 EtherCAT 301B:16 _h PROFINET 6956
HMPrefmethod OP → HOMING - METHOD	Homing 优先采用的方法 变更的设置将被立即采用。	- 1 18 35	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:A _h Modbus 10260 Profibus 10260 CIP 140.1.10 ModbusTCP 10260 EtherCAT 3028:A _h PROFINET 10260
HMSrchdis	越过开关之后的最大查找行程 0：查找行程监控已关闭 >0：查找行程 在该查找行程范围内，必须重新激活开关，否则将中断基准点定位。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 0 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3028:D _h Modbus 10266 Profibus 10266 CIP 140.1.13 ModbusTCP 10266 EtherCAT 3028:D _h PROFINET 10266
HMv OP → HOMING - HOMING	查找开关的目标速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6099:1 _h Modbus 10248 Profibus 10248 CIP 140.1.4 ModbusTCP 10248 EtherCAT 6099:1 _h PROFINET 10248
HMv_out	离开开关的目标速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 6 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6099:2 _h Modbus 10250 Profibus 10250 CIP 140.1.5 ModbusTCP 10250 EtherCAT 6099:2 _h PROFINET 10250
InvertDirOfCount CONF → ACG - INCO	PTI 接口上计数方向反转 0 / Inversion Off：计数方向反转已关闭 1 / Inversion On：计数方向反转已开启 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:7 _h Modbus 2062 Profibus 2062 CIP 108.1.7 ModbusTCP 2062 EtherCAT 3008:7 _h PROFINET 2062

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
InvertDirOfMaEnc CONF → INF - PDPA	机器编码器方向的反转 0 / Inversion Off : 方向反转已关闭 1 / Inversion On : 方向反转已启用 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:8 _h Modbus 20496 Profibus 20496 CIP 180.1.8 ModbusTCP 20496 EtherCAT 3050:8 _h PROFINET 20496
InvertDirOfMove CONF → RCG - INPO	运动方向反转 0 / Inversion Off / OFF : 运动方向反转已关闭 1 / Inversion On / ON : 运动方向反转已启动 限位开关, 在运行时候沿正方向开动, 与正向限位开关的输入连接并 逆转。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:C _h Modbus 1560 Profibus 1560 CIP 106.1.12 ModbusTCP 1560 EtherCAT 3006:C _h PROFINET 1560
IO_AutoEnable CONF → RCG - IOAE	接通时启用输出级 0 / RisingEdge / RE : 上升沿将通过信号输入功能“Enable” 来激活输出级 1 / HighLevel / LEVEL : 激活的信号输入端将通过信号输入功能 “Enable”来激活输出级 2 / AutoOn / Auto : 将自动激活输出级 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:6 _h Modbus 1292 Profibus 1292 CIP 105.1.6 ModbusTCP 1292 EtherCAT 3005:6 _h PROFINET 1292
IO_AutoEnaConfig CONF → RCG - IOEN	即使检测到了错误, 仍例如通过 IO_AutoEnable 确定了启用输出 级 0 / Off / OFF : 仅在启动后使用IO_AutoEnable参数中的设置 1 / On / ON : 启动和识别到故障后将使用 IO_AutoEnable 参 数 中的设置 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:4 _h Modbus 1288 Profibus 1288 CIP 105.1.4 ModbusTCP 1288 EtherCAT 3005:4 _h PROFINET 1288
IO_DQ_set	直接放置数字输出 只有将信号输出功能设定为'Available as required', 才可以直接 设定数字输出端。 位占用: Bit 0 : DQ0 Bit 1 : DQ1 Bit 2 : DQ2	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 3008:11 _h Modbus 2082 Profibus 2082 CIP 108.1.17 ModbusTCP 2082 EtherCAT 3008:11 _h PROFINET 2082
IO_FaultResOnEnaInp CONF → RCG - IEFR	信号输入功能 'Enable' 的额外 'Fault Reset' 0 / Off / OFF : 无额外'Fault Reset' 1 / OnFallingEdge / FALL : 下降沿时额外'Fault Reset' 2 / OnRisingEdge / RE : 上升沿时额外'Fault Reset' 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.12 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:34 _h Modbus 1384 Profibus 1384 CIP 105.1.52 ModbusTCP 1384 EtherCAT 3005:34 _h PROFINET 1384
IO_GEARmethod CONF → RCG - IOGN	运行模式 Electronic Gear 的处理方式 1 / Position Synchronization Immediate / PDI : 无补偿运动的 位置同步 2 / Position Synchronization Compensated / POCO : 有补偿运 动的 位置同步 3 / Velocity Synchronization / VELD : 速度同步 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 1 1 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:17 _h Modbus 1326 Profibus 1326 CIP 105.1.23 ModbusTCP 1326 EtherCAT 3005:17 _h PROFINET 1326

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IO_l_limit CONF → , - a - iL , Π	通过输入端来实现电流限制 通过数字量输入可激活电流限制。 步距为 0.01 A _{rms} ° 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.20 300.00	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:27 _h Modbus 1614 Profibus 1614 CIP 106.1.39 ModbusTCP 1614 EtherCAT 3006:27 _h PROFINET 1614
IO_JOGmethod CONF → RCG - iJG	Jog 方法的选择 0 / Continuous Movement / c o Π o : 持续运动Jog 1 / Step Movement / S t Π o : 步进运动Jog 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:18 _h Modbus 1328 Profibus 1328 CIP 105.1.24 ModbusTCP 1328 EtherCAT 3005:18 _h PROFINET 1328
IO_ModeSwitch CONF → RCG - i o Π S	信号输入功能运行模式转换运行模式 0 / None / n o n E : 无 1 / Profile Torque / t o r q : Profile Torque 2 / Profile Velocity / V E L P : Profile Velocity 3 / Electronic Gear / G E R r : Electronic Gear 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:2F _h Modbus 1630 Profibus 1630 CIP 106.1.47 ModbusTCP 1630 EtherCAT 3006:2F _h PROFINET 1630
IO_PtTq_ reference CONF → RCG - i o t q	Profile Torque 运行模式的给定值来源 0 / Analog Input / , A n A : 通过模拟量输入端产生给定值 1 / PTI Interface / , P t i : 通过PTI接口产生给定值 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.20 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:38 _h Modbus 1392 Profibus 1392 CIP 105.1.56 ModbusTCP 1392 EtherCAT 3005:38 _h PROFINET 1392
IO_v_limit CONF → , - a - nL , Π	通过输入端来实现速度限制 通过数字量输入可激活速度限制。 在 Profile Torque 运行模式下，内部最小速度限制在 100 1/min 内。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 0 10 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:1E _h Modbus 1596 Profibus 1596 CIP 106.1.30 ModbusTCP 1596 EtherCAT 3006:1E _h PROFINET 1596
IOdefaultMode CONF → RCG - i o - Π	运行模式 0 / None / n o n E : 无 1 / Profile Torque / t o r q : Profile Torque 2 / Profile Velocity / V E L P : Profile Velocity 3 / Electronic Gear / G E R r : Electronic Gear 5 / Jog / J o G : Jog (手动运行) 6 / Motion Sequence / Π o t S : Motion Sequence 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被 采用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:3 _h Modbus 1286 Profibus 1286 CIP 105.1.3 ModbusTCP 1286 EtherCAT 3005:3 _h PROFINET 1286

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_D10 Conf → , - a - d , 0	输入端 DIO 的功能 1 / Freely Available / nonE : 可自由使用 2 / Fault Reset / FrES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL , n : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLnP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL , n : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGn : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAt : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEt : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOf1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOf2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L , nP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L , nN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPAr : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / nSWt : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEtS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / Srnc : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / Arnc : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AcOP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / A11i : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / A12i : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:1 _h Modbus 1794 Profibus 1794 CIP 107.1.1 ModbusTCP 1794 EtherCAT 3007:1 _h PROFINET 1794

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_DI1 Conf → , - a - d , /	输入端 DI1 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAB : 启用输出级 4 / Halt / HALT : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / ILI : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLIP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VLI : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JOG P : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JOG N : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JOG F : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LIP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LIN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPR : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEN : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / ARNC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AOP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / AI11 : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / AI12 : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:2h Modbus 1796 Profibus 1796 CIP 107.1.2 ModbusTCP 1796 EtherCAT 3007:2h PROFINET 1796

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DI2 Conf → , - a - di2	输入端 DI2 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL iN : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLtP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL iN : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGN : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRtE : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEt : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GoF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GoF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L iNP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L iNn : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPtR : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / tSWt : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEtS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / SrPt : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / ArPt : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / ActoP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / A iI1 : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / A iI2 : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:3h Modbus 1798 Profibus 1798 CIP 107.1.3 ModbusTCP 1798 EtherCAT 3007:3h PROFINET 1798

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOfunct_DI3 Conf → , - a - di3	输入端 DI3 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FrES : 发生错误后重置 3 / Enable / EnAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL iN : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLtP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL iN : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGN : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GrARt : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEtR : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEl : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GoF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GoF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L iNP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L iNn : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CLPAr : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / nSWt : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / StnS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / Srnc : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / Arnc : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / RcoP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / R i11 : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / R i12 : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:4h Modbus 1800 Profibus 1800 CIP 107.1.4 ModbusTCP 1800 EtherCAT 3007:4h PROFINET 1800

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DI4 Conf → , - a - d , 4	输入端 DI4 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAb : 启用输出级 4 / Halt / hALt : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL , n : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLnP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL , n : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGn : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAt : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEt : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOf1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOf2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L , nP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L , nN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPAr : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / nSWt : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEtS : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / Srnc : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / Arnc : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AcOP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / A11i : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / A12i : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:5h Modbus 1802 Profibus 1802 CIP 107.1.5 ModbusTCP 1802 EtherCAT 3007:5h PROFINET 1802

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DI5 Conf → , - a - di5	输入端 DI5 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / Fault Reset / FRES : 发生错误后重置 3 / Enable / ENAB : 启用输出级 4 / Halt / HALT : 停止 5 / Start Profile Positioning / SPP : 运动的启动要求 6 / Current Limitation / ILI : 将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLIP : Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VLI : 将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JOG P : Jog : 沿正方向运动 10 / Jog Negative / JOG N : Jog : 沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JOG F : Jog : 在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAT : Electronic Gear : 在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSER : Motion Sequence : 启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL : Motion Sequence : 选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 : Motion Sequence : Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 : Motion Sequence : Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 : Motion Sequence : Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 : Motion Sequence : Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOF1 : Electronic Gear : 第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOF2 : Electronic Gear : 第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / REF : 基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LIP : 正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LIN : 反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPR : 转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / OSW : 转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF : 关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEN : Motion Sequence : 启动一个运动序列 30 / Start Signal Of RMAC / SRNC : 捕获后的相对运动 (RMAC) 的启动信号 31 / Activate RMAC / ARNC : 启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AOP : 启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 : Motion Sequence : Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 : Motion Sequence : Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 : Motion Sequence : Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / AI11 : 反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / AI12 : 反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / REHB : 打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:6h Modbus 1804 Profibus 1804 CIP 107.1.6 ModbusTCP 1804 EtherCAT 3007:6h PROFINET 1804

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DQ0 Conf → , - a - do0	输出端 DQ0 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled 3 / Active / Act : 报告运行状态Operation Enabled 4 / RMAC Active Or Finished / rncR : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束 5 / In Position Deviation Window / in-P: 窗口内的循迹偏差 6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差 7 / Velocity Below Threshold / vthr : 低于阈值的电机速度 8 / Current Below Threshold / cthr : 低于阈值的电机电流 9 / Halt Acknowledge / hALt : 停止确认 11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dsRc : Motion Sequence : 确认启动要求 13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止 14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之 - 15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok) 16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之 - 17 / Motion Sequence: Done / nSc : Motion Sequence : 运动序列已完成 18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1 19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2 20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3 21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4 22 / Motor Moves Positive / nPoS : 电机沿正方向运动 23 / Motor Moves Negative / nNeG : 电机沿反方向运动 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:9h Modbus 1810 Profibus 1810 CIP 107.1.9 ModbusTCP 1810 EtherCAT 3007:9h PROFINET 1810
I0funct_DQ1 Conf → , - a - do1	输出端 DQ1 的功能 1 / Freely Available / none : 可自由使用 2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled 3 / Active / Act : 报告运行状态Operation Enabled 4 / RMAC Active Or Finished / rncR : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束 5 / In Position Deviation Window / in-P: 窗口内的循迹偏差 6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差 7 / Velocity Below Threshold / vthr : 低于阈值的电机速度 8 / Current Below Threshold / cthr : 低于阈值的电机电流 9 / Halt Acknowledge / hALt : 停止确认 11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dsRc : Motion Sequence : 确认启动要求 13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止 14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之 - 15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok) 16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之 - 17 / Motion Sequence: Done / nSc : Motion Sequence : 运动序列已完成 18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1 19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2 20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3 21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4 22 / Motor Moves Positive / nPoS : 电机沿正方向运动 23 / Motor Moves Negative / nNeG : 电机沿反方向运动 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:Ah Modbus 1812 Profibus 1812 CIP 107.1.10 ModbusTCP 1812 EtherCAT 3007:Ah PROFINET 1812

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0funct_DQ2 CONF → I- a- do2	<p>输出端 DQ2 的功能</p> <p>1 / Freely Available / none : 可自由使用</p> <p>2 / No Fault / nFLT : 报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled</p> <p>3 / Active / Act : 报告运行状态Operation Enabled</p> <p>4 / RMAC Active Or Finished / rncR : 捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束</p> <p>5 / In Position Deviation Window / in-P : 窗口内的循迹偏差</p> <p>6 / In Velocity Deviation Window / in-V : 窗口内的速度偏差</p> <p>7 / Velocity Below Threshold / Vthr : 低于阈值的电机速度</p> <p>8 / Current Below Threshold / Ithr : 低于阈值的电机电流</p> <p>9 / Halt Acknowledge / hALt : 停止确认</p> <p>11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / dSRc : Motion Sequence : 确认启动要求</p> <p>13 / Motor Standstill / nStd : 电机停止</p> <p>14 / Selected Error / SErr : 存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之一</p> <p>15 / Valid Reference (ref_ok) / rEFo : 零点有效 (ref_ok)</p> <p>16 / Selected Warning / SWrn : 存在故障级别 0 的指定错误之一</p> <p>17 / Motion Sequence: Done / nSc : Motion Sequence : 运动序列已完成</p> <p>18 / Position Register Channel 1 / PrC1 : 位置寄存器通道1</p> <p>19 / Position Register Channel 2 / PrC2 : 位置寄存器通道2</p> <p>20 / Position Register Channel 3 / PrC3 : 位置寄存器通道3</p> <p>21 / Position Register Channel 4 / PrC4 : 位置寄存器通道4</p> <p>22 / Motor Moves Positive / nPoS : 电机沿正方向运动</p> <p>23 / Motor Moves Negative / nNEG : 电机沿反方向运动</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3007:B _h Modbus 1814 Profibus 1814 CIP 107.1.11 ModbusTCP 1814 EtherCAT 3007:B _h PROFINET 1814
IOM1_AI11_I_max CONF → I- a- L I I I	<p>IOM1 : AI11 上 10 V 时的电流限制</p> <p>步距为 0.01 A_{rms}。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。</p>	A _{rms} 0.00 3.00 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:F _h Modbus 20254 Profibus 20254 CIP 179.1.15 ModbusTCP 20254 EtherCAT 304F:F _h PROFINET 20254
IOM1_AI11_M_scale CONF → I- a- t I I t	<p>IOM1 : AI11 在运行模式 Profile Torque 下 10 V 时的目标转矩</p> <p>100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。</p> <p>可通过负号来反转模拟信号值。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。</p>	% -3000.0 100.0 3000.0	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:12 _h Modbus 20260 Profibus 20260 CIP 179.1.18 ModbusTCP 20260 EtherCAT 304F:12 _h PROFINET 20260
IOM1_AI11_mode CONF → I- a- R I I u	<p>IOM1 : AI11 的使用方式</p> <p>0 / None / none : 无功能</p> <p>1 / Target Velocity / SPdS : 转速控制器目标速度</p> <p>2 / Target Torque / TrqS : 电流控制器目标转矩</p> <p>3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控制器给定速度的限制</p> <p>4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控制器给定电流的限制</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。</p>	- 0 1 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:E _h Modbus 20252 Profibus 20252 CIP 179.1.14 ModbusTCP 20252 EtherCAT 304F:E _h PROFINET 20252

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI11_offset CONF → i - o - R I I o	IOM1 : AI11 的偏移电压 模拟量输入 AI11 会通过补偿电压进行修正。可能已经定义的零电 压范围会在修正的模拟量输入 AI11 的过零点区域内起作用。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV -5000 0 5000	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:B _h Modbus 20246 Profibus 20246 CIP 179.1.11 ModbusTCP 20246 EtherCAT 304F:B _h PROFINET 20246
IOM1_AI11_Tau CONF → i - o - R I I F	IOM1 : AI11 的滤波器时间常数 模拟量输入 AI11 的一阶低通 (PT1) 滤波器时间常数。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	ms 0.00 0.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:2 _h Modbus 20228 Profibus 20228 CIP 179.1.2 ModbusTCP 20228 EtherCAT 304F:2 _h PROFINET 20228
IOM1_AI11_v_max CONF → i - o - L I I n	IOM1 : AI11 上 10 V 时的速度限制 根据 CTRL_v_max 中的设置来限制最大速度。 最小速度将被内部限制在 100 min-1 内。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v 1 3000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:10 _h Modbus 20256 Profibus 20256 CIP 179.1.16 ModbusTCP 20256 EtherCAT 304F:10 _h PROFINET 20256
IOM1_AI11_v_ scale CONF → i - o - E I I n	IOM1 : AI11 在运行模式 Profile Velocity 下 10 V 时的目标速度 根据 CTRL_v_max 中的设置来限制最大速度。 可通过负号来反转模拟信号值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v -2147483648 6000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:11 _h Modbus 20258 Profibus 20258 CIP 179.1.17 ModbusTCP 20258 EtherCAT 304F:11 _h PROFINET 20258
IOM1_AI11_win CONF → i - o - R I I W	IOM1 : AI11 的零电压窗口 该值说明输入电压最大到多少可视为 0 V。 例如：数值 20，表示从 -20 ...+20 mV 都可视为 0 mV。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV 0 0 1000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:9 _h Modbus 20242 Profibus 20242 CIP 179.1.9 ModbusTCP 20242 EtherCAT 304F:9 _h PROFINET 20242
IOM1_AI12_I_max CONF → i - o - L I 2 ,	IOM1 : AI12 上 10 V 时的电流限制 步距为 0.01 A _{rms} 。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	A _{rms} 0.00 3.00 463.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:14 _h Modbus 20264 Profibus 20264 CIP 179.1.20 ModbusTCP 20264 EtherCAT 304F:14 _h PROFINET 20264

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI12_M_sca le CONF → 1 - 0 - t 12 1	IOM1 : AI12 在运行模式 Profile Torque 下 10 V 时的目标转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 可通过负号来反转模拟信号值。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	% -3000.0 100.0 3000.0	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:17 _h Modbus 20270 Profibus 20270 CIP 179.1.23 ModbusTCP 20270 EtherCAT 304F:17 _h PROFINET 20270
IOM1_AI12_mode CONF → 1 - 0 - R 12 u	IOM1 : AI12 的使用方式 0 / None / none : 无功能 1 / Target Velocity / SPd5 : 转速控制器目标速度 2 / Target Torque / tr95 : 电流控制器目标转矩 3 / Velocity Limitation / LSPd : 对转速控制器给定速度的限制 4 / Current Limitation / Lcur : 对电流控制器给定电流的限制 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:13 _h Modbus 20262 Profibus 20262 CIP 179.1.19 ModbusTCP 20262 EtherCAT 304F:13 _h PROFINET 20262
IOM1_AI12_offset CONF → 1 - 0 - R 12 o	IOM1 : AI12 的偏移电压 模拟量输入 AI12 会通过补偿电压进行修正。可能已经定义的零电 压范围会在修正的模拟量输入 AI12 的过零点区域内起作用。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV -5000 0 5000	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:C _h Modbus 20248 Profibus 20248 CIP 179.1.12 ModbusTCP 20248 EtherCAT 304F:C _h PROFINET 20248
IOM1_AI12_Tau CONF → 1 - 0 - R 12 F	IOM1 : AI12 的滤波器时间常数 模拟量输入AI12的一阶低通 (PT1) 滤波器时间常数。 步长为 0.01 ms。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	ms 0.00 0.00 327.67	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:18 _h Modbus 20272 Profibus 20272 CIP 179.1.24 ModbusTCP 20272 EtherCAT 304F:18 _h PROFINET 20272
IOM1_AI12_v_max CONF → 1 - 0 - L 12 n	IOM1 : AI12 上 10 V 时的速度限制 根据CTRL_v_max中的设置来限制最大速度。 最小速度将被内部限制在 100 min-1内。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v 1 3000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:15 _h Modbus 20266 Profibus 20266 CIP 179.1.21 ModbusTCP 20266 EtherCAT 304F:15 _h PROFINET 20266
IOM1_AI12_v_sca le CONF → 1 - 0 - t 12 n	IOM1 : AI12 在运行模式 Profile Velocity 下 10 V 时的目标速度 根据CTRL_v_max中的设置来限制最大速度。 可通过负号来反转模拟信号值。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	usr_v -2147483648 6000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:16 _h Modbus 20268 Profibus 20268 CIP 179.1.22 ModbusTCP 20268 EtherCAT 304F:16 _h PROFINET 20268

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AI12_win CONF → I - a - RI2W	IOM1 : AI12 的零电压窗口 该值说明输入电压最大到多少可视为 0 V。 例如：数值 20，表示从 -20 ...+20 mV 都可视为 0 mV。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	mV 0 0 1000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:A _h Modbus 20244 Profibus 20244 CIP 179.1.10 ModbusTCP 20244 EtherCAT 304F:A _h PROFINET 20244
IOM1_AQ_ErrResp	IOM1 : 模拟输出过载时的故障响应 0 / Error Class 0 : 故障级别 0 1 / Error Class 1 : 故障级别 1 2 / Error Class 2 : 故障级别 2 3 / Error Class 3 : 故障级别 3 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:1F _h Modbus 20286 Profibus 20286 CIP 179.1.31 ModbusTCP 20286 EtherCAT 304F:1F _h PROFINET 20286
IOM1_AQ_mode CONF → I - a - RoLY	IOM1 : 模拟输出端的使用方式 0 / none / none : 模拟输出已禁用 1 / Voltage / Volt : 两个模拟输出均为电压输出 2 / Current / Curr : 两个模拟输出均为电流输出 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:20 _h Modbus 20288 Profibus 20288 CIP 179.1.32 ModbusTCP 20288 EtherCAT 304F:20 _h PROFINET 20288
IOM1_AQ11_FixVal	IOM1 : AQ11 的固定值 仅当参数 IOM1_AQ11_func 被设置为 'Fixed Value' 时才可用。 值和范围取决于参数 IOM1_AQ_mode 中的设置。 当'电压'完成设定时： 单位：mV 范围：-10000 ... 10000 当'电流'完成设定时： 单位：μA 范围：0 ... 20000 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- -10000 0 20000	INT16 R/W - -	CANopen 304F:24 _h Modbus 20296 Profibus 20296 CIP 179.1.36 ModbusTCP 20296 EtherCAT 304F:24 _h PROFINET 20296
IOM1_AQ11_func CONF → I - a - RI11	IOM1 : AQ11 的功能 0 / None / none : 无功能 1 / Actual Velocity / VAct : 实际速度 (10 V / 20 mA 与 CTRL_v_max 中的数值相符) 2 / Actual Torque / TAct : 实际转矩 (10 V / 20 mA 与 CTRL_l_max 中的数值相符) 3 / Reference Velocity / VREF : 给定速度 (10 V / 20 mA 与 CTRL_v_max 中的数值相符) 4 / Reference Torque / TREF : 给定转矩 (10 V / 20 mA 与 CTRL_l_max 中的数值相符) 5 / Position Deviation / PdIF : 位置偏差 (10 V / 20 mA 与 MON_p_dif_load_usr 中的数值相符) 6 / Fixed Value / F,VR : 固定值 (参数 IOM1_AQ11_FixVal 中的设置) 7 / Actual Position / PAct : 模数范围中的实际位置 (10 V / 20 mA 与 MOD_Max 中的数值相符) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 7	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:21 _h Modbus 20290 Profibus 20290 CIP 179.1.33 ModbusTCP 20290 EtherCAT 304F:21 _h PROFINET 20290

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AQ11_I_ range CONF → I - o - R I I C	IOM1 : AQ11 的电流范围 0 / 0-20mA / D - 2 : 0 mA ... 20 mA (0 mA相当于0 应用单位) 1 / 4-20mA unsigned / 4 - 2 u : 4 mA ... 20 mA (4 mA相当于0 应用单位) 2 / 4-20mA signed / 4 - 2 S : 4 mA ... 20 mA (12 mA相当于0 应用单位) 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:22 _h Modbus 20292 Profibus 20292 CIP 179.1.34 ModbusTCP 20292 EtherCAT 304F:22 _h PROFINET 20292
IOM1_AQ11_invert	IOM1 : AQ11 的反转 当输出被设置为电压输出时不可用。 值0 : 无反转 值1 : 启用反转 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:23 _h Modbus 20294 Profibus 20294 CIP 179.1.35 ModbusTCP 20294 EtherCAT 304F:23 _h PROFINET 20294
IOM1_AQ12_FixVal	IOM1 : AQ12 的固定值 仅当参数IOM1_AQ12_func被设置为'Fixed Value'时才可用。 值和范围取决于参数IOM1_AQ_mode中的设置。 当'电压'完成设定时 : 单位 : mV 范围 : -10000 ... 10000 当'电流'完成设定时 : 单位 : μA 范围 : 0 ... 20000 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- -10000 0 20000	INT16 R/W - -	CANopen 304F:2E _h Modbus 20316 Profibus 20316 CIP 179.1.46 ModbusTCP 20316 EtherCAT 304F:2E _h PROFINET 20316
IOM1_AQ12_func CONF → I - o - R I 2 N	IOM1 : AQ12 的功能 0 / None / none : 无功能 1 / Actual Velocity / V R C t : 实际速度 (10 V / 20 mA与 CTRL_v_max中的数值相符) 2 / Actual Torque / t R c t : 实际转矩 (10 V / 20 mA与 CTRL_t_max中的数值相符) 3 / Reference Velocity / V r e f : 给定速度 (10 V / 20 mA与 CTRL_v_max中的数值相符) 4 / Reference Torque / t r e f : 给定转矩 (10 V / 20 mA与 CTRL_t_max中的数值相符) 5 / Position Deviation / P d i f : 位置偏差 (10 V / 20 mA与 MON_p_dif_load_usr中的数值相符) 6 / Fixed Value / F i x V : 固定值 (参数IOM1_AQ12_FixVal中的设置) 7 / Actual Position / P R c t : 模数范围中的实际位置 (10 V / 20 mA与MOD_Max中的数值相符) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 7	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:2B _h Modbus 20310 Profibus 20310 CIP 179.1.43 ModbusTCP 20310 EtherCAT 304F:2B _h PROFINET 20310
IOM1_AQ12_I_ range CONF → I - o - R I 2 C	IOM1 : AQ12 的电流范围 0 / 0-20mA / D - 2 : 0 mA ... 20 mA (0 mA相当于0 应用单位) 1 / 4-20mA unsigned / 4 - 2 u : 4 mA ... 20 mA (4 mA相当于0 应用单位) 2 / 4-20mA signed / 4 - 2 S : 4 mA ... 20 mA (12 mA相当于0 应用单位) 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:2C _h Modbus 20312 Profibus 20312 CIP 179.1.44 ModbusTCP 20312 EtherCAT 304F:2C _h PROFINET 20312

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_AQ12_invert	IOM1 : AQ12 的反转 当输出被设置为电压输出时不可用。 值0 : 无反转 值1 : 启用反转 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:2D _h Modbus 20314 Profibus 20314 CIP 179.1.45 ModbusTCP 20314 EtherCAT 304F:2D _h PROFINET 20314
IOM1_DI_10_Deb CONF → I- a- Ed 10	IOM1 : DI10 的去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:40 _h Modbus 20352 Profibus 20352 CIP 179.1.64 ModbusTCP 20352 EtherCAT 304F:40 _h PROFINET 20352
IOM1_DI_11_Deb CONF → I- a- Ed 11	IOM1 : DI11 的去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:41 _h Modbus 20354 Profibus 20354 CIP 179.1.65 ModbusTCP 20354 EtherCAT 304F:41 _h PROFINET 20354
IOM1_DI_12_Deb CONF → I- a- Ed 12	IOM1 : DI12 的去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:42 _h Modbus 20356 Profibus 20356 CIP 179.1.66 ModbusTCP 20356 EtherCAT 304F:42 _h PROFINET 20356
IOM1_DI_13_Deb CONF → I- a- Ed 13	IOM1 : DI13 的去抖动时间 0 / No : 无软件去抖动 1 / 0.25 ms : 0.25 ms 2 / 0.50 ms : 0.50 ms 3 / 0.75 ms : 0.75 ms 4 / 1.00 ms : 1.00 ms 5 / 1.25 ms : 1.25 ms 6 / 1.50 ms : 1.50 ms 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- 0 6 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:43 _h Modbus 20358 Profibus 20358 CIP 179.1.67 ModbusTCP 20358 EtherCAT 304F:43 _h PROFINET 20358
IOM1_DQ_set	IOM1 : 直接设定数字输出端 只有将信号输出功能设定为'Available as required' , 才可以直接 设定数字输出端。 位占用 : Bit 10 : DQ0 Bit 1 : DQ11	- - -	UINT16 R/W - -	CANopen 304F:37 _h Modbus 20334 Profibus 20334 CIP 179.1.55 ModbusTCP 20334 EtherCAT 304F:37 _h PROFINET 20334

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_IOfunct_DI1 0 CONF → 1 - 0 - DI10	IOM1：输入端 DI10 的功能 1 / Freely Available / none ：可自由使用 2 / Fault Reset / FrES ：发生错误后重置 3 / Enable / EnAb ：启用输出级 4 / Halt / hALt ：停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP ：运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL iN ：将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLtP ：Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL iN ：将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP ：Jog：沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGN ：Jog：沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF ：Jog：在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRtE ：Electronic Gear：在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEt ：Motion Sequence：启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL ：Motion Sequence：选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 ：Motion Sequence：Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 ：Motion Sequence：Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 ：Motion Sequence：Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 ：Motion Sequence：Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GoF1 ：Electronic Gear：第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GoF2 ：Electronic Gear：第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF ：基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L iNP ：正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L iNN ：反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPtR ：转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / tSWt ：转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF ：关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEtS ：Motion Sequence：启动一个运动序列 31 / Activate RMAC / RtPC ：启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / RtOP ：启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 ：Motion Sequence：Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 ：Motion Sequence：Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 ：Motion Sequence：Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / RtI1 ：反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / RtI2 ：反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb ：打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:50h Modbus 20384 Profibus 20384 CIP 179.1.80 ModbusTCP 20384 EtherCAT 304F:50h PROFINET 20384

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_IOfunct_DI1 1 <i>Conf → i - o - d i l l</i>	IOM1：输入端 DI11 的功能 1 / Freely Available / none ：可自由使用 2 / Fault Reset / FRES ：发生错误后重置 3 / Enable / ENAb ：启用输出级 4 / Halt / hALt ：停止 5 / Start Profile Positioning / SPtP ：运动的启动要求 6 / Current Limitation / iL iN ：将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLiP ：Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VL iN ：将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JoGP ：Jog：沿正方向运动 10 / Jog Negative / JoGN ：Jog：沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JoGF ：Jog：在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAt ：Electronic Gear：在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSEt ：Motion Sequence：启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL ：Motion Sequence：选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 ：Motion Sequence：Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 ：Motion Sequence：Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 ：Motion Sequence：Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 ：Motion Sequence：Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GoF1 ：Electronic Gear：第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GoF2 ：Electronic Gear：第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / rEF ：基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / L iNP ：正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / L iNn ：反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPAR ：转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / iSWt ：转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / tnoF ：关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEiS ：Motion Sequence：启动一个运动序列 31 / Activate RMAC / Rrnc ：启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AcOP ：启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 ：Motion Sequence：Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 ：Motion Sequence：Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 ：Motion Sequence：Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / R i1i ：反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / R i2i ：反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / rEhb ：打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:51 _h Modbus 20386 Profibus 20386 CIP 179.1.81 ModbusTCP 20386 EtherCAT 304F:51 _h PROFINET 20386

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_IOfunct_DI1 2 CONF → 1 - 0 - DI12	IOM1：输入端 DI12 的功能 1 / Freely Available / none ：可自由使用 2 / Fault Reset / FRES ：发生错误后重置 3 / Enable / ENRB ：启用输出级 4 / Halt / HALT ：停止 5 / Start Profile Positioning / SPP ：运动的启动要求 6 / Current Limitation / LIP ：将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLNP ：Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VLN ：将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JOG P ：Jog：沿正方向运动 10 / Jog Negative / JOG N ：Jog：沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JOG F ：Jog：在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAT ：Electronic Gear：在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSER ：Motion Sequence：启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL ：Motion Sequence：选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 ：Motion Sequence：Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 ：Motion Sequence：Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 ：Motion Sequence：Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 ：Motion Sequence：Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOF1 ：Electronic Gear：第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOF2 ：Electronic Gear：第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / REF ：基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LIP ：正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LIN ：反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPR ：转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / OSW ：转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF ：关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEN ：Motion Sequence：启动一个运动序列 31 / Activate RMAC / RRP ：启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / ROP ：启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 ：Motion Sequence：Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 ：Motion Sequence：Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 ：Motion Sequence：Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / RII1 ：反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / RI2 ：反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / REHB ：打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:52 _h Modbus 20388 Profibus 20388 CIP 179.1.82 ModbusTCP 20388 EtherCAT 304F:52 _h PROFINET 20388

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_IOfunct_DI13 Conf → I - DI13	IOM1：输入端 DI13 的功能 1 / Freely Available / none ：可自由使用 2 / Fault Reset / FRES ：发生错误后重置 3 / Enable / ENAB ：启用输出级 4 / Halt / HALT ：停止 5 / Start Profile Positioning / SPP ：运动的启动要求 6 / Current Limitation / LIP ：将电流限制于参数值 7 / Zero Clamp / CLIP ：Zero Clamp 8 / Velocity Limitation / VLP ：将速度限制于参数值 9 / Jog Positive / JGP ：Jog：沿正方向运动 10 / Jog Negative / JGN ：Jog：沿负方向运动 11 / Jog Fast/Slow / JGF ：Jog：在缓慢和快速运动之间转换 12 / Gear Ratio Switch / GRAT ：Electronic Gear：在两个传动系数之间转换 13 / Start Single Data Set / dSER ：Motion Sequence：启动单个数据组 14 / Data Set Select / dSEL ：Motion Sequence：选择运动序列数据组 15 / Data Set Bit 0 / dSB0 ：Motion Sequence：Bit 0数据组选择 16 / Data Set Bit 1 / dSB1 ：Motion Sequence：Bit 1数据组选择 17 / Data Set Bit 2 / dSB2 ：Motion Sequence：Bit 2数据组选择 18 / Data Set Bit 3 / dSB3 ：Motion Sequence：Bit 3数据组选择 19 / Gear Offset 1 / GOF1 ：Electronic Gear：第一个齿轮箱偏移量 20 / Gear Offset 2 / GOF2 ：Electronic Gear：第二个齿轮箱偏移量 21 / Reference Switch (REF) / REF ：基准开关 22 / Positive Limit Switch (LIMP) / LIP ：正向限位开关 23 / Negative Limit Switch (LIMN) / LIPN ：反向限位开关 24 / Switch Controller Parameter Set / CPAR ：转换控制回路参数组 27 / Operating Mode Switch / PSW ：转换运行模式 28 / Velocity Controller Integral Off / ENOF ：关闭转速控制器的积分部分 29 / Start Motion Sequence / SEN ：Motion Sequence：启动一个运动序列 31 / Activate RMAC / RENC ：启用捕获后的相对运动 (RMAC) 32 / Activate Operating Mode / AOP ：启用运行模式 35 / Data Set Bit 4 / dSB4 ：Motion Sequence：Bit 4数据组选择 36 / Data Set Bit 5 / dSB5 ：Motion Sequence：Bit 5数据组选择 37 / Data Set Bit 6 / dSB6 ：Motion Sequence：Bit 6数据组选择 38 / Inversion AI11 (IO Module) / AI11 ：反转模拟量输入AI11 (输入/输出模块) 39 / Inversion AI12 (IO Module) / AI12 ：反转模拟量输入AI12 (输入/输出模块) 40 / Release Holding Brake / REHB ：打开抱闸 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:53 _h Modbus 20390 Profibus 20390 CIP 179.1.83 ModbusTCP 20390 EtherCAT 304F:53 _h PROFINET 20390

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IOM1_IOfunct_ DQ10 CONF → I - o - do I O	<p>IOM1：输出端 DQ10 的功能</p> <p>1 / Freely Available / n o n E：可自由使用</p> <p>2 / No Fault / n F L t：报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled</p> <p>3 / Active / A c t i：报告运行状态Operation Enabled</p> <p>4 / RMAC Active Or Finished / r n c R：捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束</p> <p>5 / In Position Deviation Window / i n - P：窗口内的循迹偏差</p> <p>6 / In Velocity Deviation Window / i n - V：窗口内的速度偏差</p> <p>7 / Velocity Below Threshold / V t h r：低于阈值的电机速度</p> <p>8 / Current Below Threshold / i t h r：低于阈值的电机电流</p> <p>9 / Halt Acknowledge / h A L t：停止确认</p> <p>11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / d S R c：Motion Sequence：确认启动要求</p> <p>13 / Motor Standstill / n S t d：电机停止</p> <p>14 / Selected Error / S E r r：存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之—</p> <p>15 / Valid Reference (ref_ok) / r E F o：零点有效 (ref_ok)</p> <p>16 / Selected Warning / S W r n：存在故障级别 0 的指定错误之—</p> <p>17 / Motion Sequence: Done / n S c o：Motion Sequence：运动序列已完成</p> <p>18 / Position Register Channel 1 / P r c 1：位置寄存器通道1</p> <p>19 / Position Register Channel 2 / P r c 2：位置寄存器通道2</p> <p>20 / Position Register Channel 3 / P r c 3：位置寄存器通道3</p> <p>21 / Position Register Channel 4 / P r c 4：位置寄存器通道4</p> <p>22 / Motor Moves Positive / n P o s：电机沿正方向运动</p> <p>23 / Motor Moves Negative / n n e g：电机沿反方向运动</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:5A _n Modbus 20404 Profibus 20404 CIP 179.1.90 ModbusTCP 20404 EtherCAT 304F:5A _n PROFINET 20404
IOM1_IOfunct_ DQ11 CONF → I - o - do I I	<p>IOM1：输出端 DQ11 的功能</p> <p>1 / Freely Available / n o n E：可自由使用</p> <p>2 / No Fault / n F L t：报告运行状态Ready To Switch On、Switched On和Operation Enabled</p> <p>3 / Active / A c t i：报告运行状态Operation Enabled</p> <p>4 / RMAC Active Or Finished / r n c R：捕获后的相对运动 (RMAC) 已启用或已结束</p> <p>5 / In Position Deviation Window / i n - P：窗口内的循迹偏差</p> <p>6 / In Velocity Deviation Window / i n - V：窗口内的速度偏差</p> <p>7 / Velocity Below Threshold / V t h r：低于阈值的电机速度</p> <p>8 / Current Below Threshold / i t h r：低于阈值的电机电流</p> <p>9 / Halt Acknowledge / h A L t：停止确认</p> <p>11 / Motion Sequence: Start Acknowledge / d S R c：Motion Sequence：确认启动要求</p> <p>13 / Motor Standstill / n S t d：电机停止</p> <p>14 / Selected Error / S E r r：存在故障级别 1 ... 4 的指定错误之—</p> <p>15 / Valid Reference (ref_ok) / r E F o：零点有效 (ref_ok)</p> <p>16 / Selected Warning / S W r n：存在故障级别 0 的指定错误之—</p> <p>17 / Motion Sequence: Done / n S c o：Motion Sequence：运动序列已完成</p> <p>18 / Position Register Channel 1 / P r c 1：位置寄存器通道1</p> <p>19 / Position Register Channel 2 / P r c 2：位置寄存器通道2</p> <p>20 / Position Register Channel 3 / P r c 3：位置寄存器通道3</p> <p>21 / Position Register Channel 4 / P r c 4：位置寄存器通道4</p> <p>22 / Motor Moves Positive / n P o s：电机沿正方向运动</p> <p>23 / Motor Moves Negative / n n e g：电机沿反方向运动</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。 固件版本为 ≥V01.06 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 304F:5B _n Modbus 20406 Profibus 20406 CIP 179.1.91 ModbusTCP 20406 EtherCAT 304F:5B _n PROFINET 20406

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
I0sigCurrLim	信号输入功能 Current Limitation 的信号评估 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 1 2 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:28 _h Modbus 2128 Profibus 2128 CIP 108.1.40 ModbusTCP 2128 EtherCAT 3008:28 _h PROFINET 2128
I0sigLIMN	反向限位开关的信号评估 0 / Inactive : 未激活 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:F _h Modbus 1566 Profibus 1566 CIP 106.1.15 ModbusTCP 1566 EtherCAT 3006:F _h PROFINET 1566
I0sigLIMP	正向限位开关的信号评估 0 / Inactive : 未激活 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:10 _h Modbus 1568 Profibus 1568 CIP 106.1.16 ModbusTCP 1568 EtherCAT 3006:10 _h PROFINET 1568
I0sigREF	基准开关的信号评估 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 基准开关仅在处理朝向基准开关的基准点定位时被启用。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 1 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:E _h Modbus 1564 Profibus 1564 CIP 106.1.14 ModbusTCP 1564 EtherCAT 3006:E _h PROFINET 1564
I0sigRespOfPS	启用输出级时对激活的限位开关的反应 0 / Error : 激活的限位开关触发一个错误。 1 / No Error : 激活的限位开关未触发任何错误。 如果在限位开关启用时启用输出级, 则确定反应。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:6 _h Modbus 1548 Profibus 1548 CIP 106.1.6 ModbusTCP 1548 EtherCAT 3006:6 _h PROFINET 1548
I0sigVeLLim	信号输入功能 Velocity Limitation 的信号评估 1 / Normally Closed : 常闭触点 2 / Normally Open : 常开触点 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 1 2 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3008:27 _h Modbus 2126 Profibus 2126 CIP 108.1.39 ModbusTCP 2126 EtherCAT 3008:27 _h PROFINET 2126
IP_IntTimInd	Interpolation time index 固件版本为 ≥V01.08 时可用。 * CANopen 数据类型: INT8	- -128 -3 63	INT16* R/W - -	CANopen 60C2:2 _h Modbus 7002 Profibus 7002 CIP 127.1.45 ModbusTCP 7002 EtherCAT 60C2:2 _h PROFINET 7002

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
IP_IntTimPerVal	Interpolation time period value 固件版本为 ≥V01.08 时可用。 * CANopen 数据类型：UINT8	s 0 1 255	UINT16* R/W - -	CANopen 60C2:1 _h Modbus 7000 Profibus 7000 CIP 127.1.44 ModbusTCP 7000 EtherCAT 60C2:1 _h PROFINET 7000
IPp_target	运行模式Interpolated Position的位置给定值 固件版本为 ≥V01.08 时可用。	- -2147483648 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 60C1:1 _h Modbus 7004 Profibus 7004 CIP 127.1.46 ModbusTCP 7004 EtherCAT 60C1:1 _h PROFINET 7004
Iref_PTIFreqMax	PTI 接口上运行模式 Profile Torque 的额定电流 PTI 接口上运行模式 Profile Torque 的额定电流为每秒钟 160 万 增量。 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.20 时可用。	A _{rms} 0.00 - 463.00	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3020:4 _h Modbus 8200 Profibus 8200 CIP 132.1.4 ModbusTCP 8200 EtherCAT 3020:4 _h PROFINET 8200
JOGactivate	启用运行模式Jog (手动运行) Bit 0 : 正向运动方向 Bit 1 : 负向运动方向 Bit 2 : 0=慢 1=快 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 7	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:9 _h Modbus 6930 Profibus 6930 CIP 127.1.9 ModbusTCP 6930 EtherCAT 301B:9 _h PROFINET 6930
JOGmethod	Jog 方法的选择 0 / Continuous Movement / 连续运动 1 / Step Movement / 步进运动 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3029:3 _h Modbus 10502 Profibus 10502 CIP 141.1.3 ModbusTCP 10502 EtherCAT 3029:3 _h PROFINET 10502
JOGstep	步进运动路程 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_p 1 20 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3029:7 _h Modbus 10510 Profibus 10510 CIP 141.1.7 ModbusTCP 10510 EtherCAT 3029:7 _h PROFINET 10510
JOGtime	步进运动等待时间 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	ms 1 500 32767	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3029:8 _h Modbus 10512 Profibus 10512 CIP 141.1.8 ModbusTCP 10512 EtherCAT 3029:8 _h PROFINET 10512
JOGv_fast OP → JOG - JGh i	快速运动速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 180 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3029:5 _h Modbus 10506 Profibus 10506 CIP 141.1.5 ModbusTCP 10506 EtherCAT 3029:5 _h PROFINET 10506

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
J0Gv_slow OP → Jog - JGL0	缓慢运动速度 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的参数设置。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3029:4 _h Modbus 10504 Profibus 10504 CIP 141.1.4 ModbusTCP 10504 EtherCAT 3029:4 _h PROFINET 10504
LIM_HaltReaction CONF → RCG - hlyP	停止的选项编码 1 / Deceleration Ramp / d e c e : 减速斜坡 3 / Torque Ramp / t o r q : 转矩斜坡 停止时的减速类型 通过参数 RAMP_v_dec 设置减速斜坡。 通过参数 LIM_l_maxHalt 设置转矩斜坡。 当减速斜坡启用时, 无法写参数。 变更的设置将被立即采用。	- 1 1 3	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 605D:0 _h Modbus 1582 Profibus 1582 CIP 106.1.23 ModbusTCP 1582 EtherCAT 605D:0 _h PROFINET 1582
LIM_l_maxHalt CONF → RCG - hcur	停止电流 该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制 (不受电机/输出 级的限制) 在停止时, 电流限制 (_lmax_act) 符合下列数值的最低值 : - LIM_l_maxHalt - _M_l_max - _PS_l_max 停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。 默认: _PS_l_max, PWM 频率为 8kHz, 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:E _h Modbus 4380 Profibus 4380 CIP 117.1.14 ModbusTCP 4380 EtherCAT 3011:E _h PROFINET 4380
LIM_l_maxQSTP CONF → FLE - qcur	Quick Stop 电流 该数值仅受到参数范围最小值和最大值的限制 (不受电机/输出 级的限制) 在快速停止时, 电流限制 (_lmax_act) 符合下列数值的最低值 : - LIM_l_maxQSTP - _M_l_max - _PS_l_max 快速停止时同样需要考虑由于 I2t 监测引起的其他电流限制。 默认: _PS_l_max, PWM 频率为 8kHz, 电源电压为 230V/480V 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} - - -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3011:D _h Modbus 4378 Profibus 4378 CIP 117.1.13 ModbusTCP 4378 EtherCAT 3011:D _h PROFINET 4378
LIM_QStopReact CONF → FLE - qlyP	Quick Stop 的选项编码 -2 / Torque ramp (Fault) : 使用瞬时斜坡并切换至运行状态 9 Fault -1 / Deceleration Ramp (Fault) : 使用减速斜坡并切换至运行状态 9 Fault 6 / Deceleration ramp (Quick Stop) : 使用减速斜坡并且保持在运 行状态7快速停止 7 / Torque ramp (Quick Stop) : 使用瞬时斜坡并且保持在运行状态 7快速停止 快速停止减速的类型。 通过参数 RAMPquickstop 设置减速斜坡。 通过参数 LIM_l_maxQSTP 设置转矩斜坡。 当减速斜坡启用时, 无法写参数。 变更的设置将被立即采用。	- -2 6 7	INT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:18 _h Modbus 1584 Profibus 1584 CIP 106.1.24 ModbusTCP 1584 EtherCAT 3006:18 _h PROFINET 1584

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
Mains_reactor	电源扼流圈 0 / No : 否 1 / Yes : 是 值0 : 未连接电源扼流圈。输出级的额定功率被降低。 值1 : 已连接电源扼流圈。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:20 _h Modbus 1344 Profibus 1344 CIP 105.1.32 ModbusTCP 1344 EtherCAT 3005:20 _h PROFINET 1344
Mbaddress КонФ → Кон- ПбАд	Modbus 地址 有效地址 : 1至247 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 1 1 247	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3016:4 _h Modbus 5640 Profibus 5640 CIP 122.1.4 ModbusTCP 5640 EtherCAT 3016:4 _h PROFINET 5640
Mbbaud КонФ → Кон- Пббд	Modbus 波特率 9600 / 9600 Baud / 9.6 : 9600波特 19200 / 19200 Baud / 19.2 : 19200波特 38400 / 38400 Baud / 38.4 : 38400波特 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 9600 19200 38400	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3016:3 _h Modbus 5638 Profibus 5638 CIP 122.1.3 ModbusTCP 5638 EtherCAT 3016:3 _h PROFINET 5638
Mbnode_guard	Modbus Node Guarding 值 0 : Node Guarding 已停用 值 > 0 : 监测时间 在监测时间内, 必须发出读取或写入请求。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 10000	UINT16 R/W - -	CANopen 3016:6 _h Modbus 5644 Profibus 5644 CIP 122.1.6 ModbusTCP 5644 EtherCAT 3016:6 _h PROFINET 5644
Mfb_ResRatio	变压比例 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0.3 - 1.0	UINT16 R/W - -	CANopen 305C:17 _h Modbus 23598 Profibus 23598 CIP 192.1.23 ModbusTCP 23598 EtherCAT 305C:17 _h PROFINET 23598
MOD_AbsDirection	模数绝对运动的方向 0 / Shortest Distance : 最短距离的运动 1 / Positive Direction : 仅正方向运动 2 / Negative Direction : 仅负方向运动 若参数设为0, 驱动将计算出至目标位置的最短路径并沿相应方向启动运动。若至目标位置的距离在负方向和正方向上相同, 将执行正方向运动。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3B _h Modbus 1654 Profibus 1654 CIP 106.1.59 ModbusTCP 1654 EtherCAT 3006:3B _h PROFINET 1654
MOD_AbsMultiRng	模数绝对运动的多倍范围 0 / Multiple Ranges Off : 在一个模数范围中的绝对运动 1 / Multiple Ranges On : 在多个模数范围中的绝对运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3C _h Modbus 1656 Profibus 1656 CIP 106.1.60 ModbusTCP 1656 EtherCAT 3006:3C _h PROFINET 1656

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MOD_Enable CONF → RCG - ALYP	启用模数 0 / Modulo Off / OFF : 模数关闭 1 / Modulo On / ON : 模数启用 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:38 _h Modbus 1648 Profibus 1648 CIP 106.1.56 ModbusTCP 1648 EtherCAT 3006:38 _h PROFINET 1648
MOD_Max	模数范围的最大位置 模数范围最大位置的值必须大于模数范围最小位置的值。 数值不应覆盖位置标称比例_ScalePOSmax的最大值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_p - 3600 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3A _h Modbus 1652 Profibus 1652 CIP 106.1.58 ModbusTCP 1652 EtherCAT 3006:3A _h PROFINET 1652
MOD_Min	模数范围的最小位置 模数范围最小位置的值必须小于模数范围最大位置的值。 数值不应覆盖位置标称比例_ScalePOSmax的最大值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:39 _h Modbus 1650 Profibus 1650 CIP 106.1.57 ModbusTCP 1650 EtherCAT 3006:39 _h PROFINET 1650
MON_ChkTime CONF → , - o - k t h r	时间窗口监测 位置偏差、速度偏差和电流值监控时间的设置。若受到监控的数值在设置的时间中处在允许的范围之内，监控功能将送出积极的结果。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1D _h Modbus 1594 Profibus 1594 CIP 106.1.29 ModbusTCP 1594 EtherCAT 3006:1D _h PROFINET 1594
MON_commutat	整流换向监测 0 / Off : 换向监控功能已关闭 1 / On (OpState6) : 在运行状态 6 下，换向监控功能已开启 2 / On (OpState6+7) : 在运行状态 6 和 7 下，换向监控功能已开启 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 1 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:5 _h Modbus 1290 Profibus 1290 CIP 105.1.5 ModbusTCP 1290 EtherCAT 3005:5 _h PROFINET 1290
MON_ConfModification	配置更改的配置 值 0 : 每次写入时检测到更改。 值 1 : 每次写入时检测到数值更改。 值 2 : 未连接调试软件时，同值 0。连接调试软件时，同值 1。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 2 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3004:1D _h Modbus 1082 Profibus 1082 CIP 104.1.29 ModbusTCP 1082 EtherCAT 3004:1D _h PROFINET 1082

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 保存 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_ DCbusVdcThresh	DC 总线过电压监控阈值 通过该参数降低 DC 总线过电压监控阈值。该参数仅针对采用 115 V 电压供电的单相设备，以及采用 208 V 电压供电的三相设备才发挥作用。 值 0： 单相：450 Vdc 三相：820 Vdc 值 1： 单相：260 Vdc 三相：450 Vdc 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:3D _h Modbus 1402 Profibus 1402 CIP 105.1.61 ModbusTCP 1402 EtherCAT 3005:3D _h PROFINET 1402
MON_ENC_AmpI	启用 SinCos 幅度监测 值 0：禁用监控功能 值 1：激活监控功能 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 303F:61 _h Modbus 16322 Profibus 16322 CIP 163.1.97 ModbusTCP 16322 EtherCAT 303F:61 _h PROFINET 16322
MON_GroundFault	接地短路监控 0 / Off：接地短路监控已关闭 1 / On：接地短路监控已开启 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:10 _h Modbus 1312 Profibus 1312 CIP 105.1.16 ModbusTCP 1312 EtherCAT 3005:10 _h PROFINET 1312
MON_HW_Limits	暂时禁用硬件限位开关 0：未禁用限位开关 1：禁用正向限位开关 2：禁用反向限位开关 3：禁用两个限位开关 通过该参数，PLC可临时禁用硬件限位开关。如果一个由PLC控制的基准点定位应将一个限位开关用作基准开关，而没有驱动放大器的故障响应，才有用。 只有在模块EtherCAT时该参数才可用。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 3006:11 _h Modbus 1570 Profibus 1570 CIP 106.1.17 ModbusTCP 1570 EtherCAT 3006:11 _h PROFINET 1570
MON_I_Threshold Conf → i - a - i t h r	电流阈值的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数设定的时间内是否低于此处所定义的值 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 来自参数_lq_act_rms的值用作比较值。 步距为 0.01 A _{rms} 。 变更的设置将被立即采用。	A _{rms} 0.00 0.20 300.00	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1C _h Modbus 1592 Profibus 1592 CIP 106.1.28 ModbusTCP 1592 EtherCAT 3006:1C _h PROFINET 1592
MON_IO_SelErr1	信号输出功能 Selected Error 的首个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 1 ... 4 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303B:6 _h Modbus 15116 Profibus 15116 CIP 159.1.6 ModbusTCP 15116 EtherCAT 303B:6 _h PROFINET 15116

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_IO_SelErr2	信号输出功能 Selected Error 的第二个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 1 ... 4 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303B:7 _h Modbus 15118 Profibus 15118 CIP 159.1.7 ModbusTCP 15118 EtherCAT 303B:7 _h PROFINET 15118
MON_IO_SelWar1	信号输出功能 Selected Warning 的首个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 0 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303B:8 _h Modbus 15120 Profibus 15120 CIP 159.1.8 ModbusTCP 15120 EtherCAT 303B:8 _h PROFINET 15120
MON_IO_SelWar2	信号输出功能 Selected Warning 的第二个错误代码 该参数规定用于激活信号输出功能的故障级别 0 错误的错误代码。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 303B:9 _h Modbus 15122 Profibus 15122 CIP 159.1.9 ModbusTCP 15122 EtherCAT 303B:9 _h PROFINET 15122
MON_MainsVolt	电源相线的识别和监控 0 / Automatic Mains Detection : 电源电压的自动识别和监控 1 / DC-Bus Only (Mains 1~230 V / 3~480 V) : 只能使用DC总线供电, 相当于230 V电源电压 (单相) 或480 V (三相) 2 / DC-Bus Only (Mains 1~115 V / 3~208 V) : 只能使用DC总线供电, 相当于115 V电源电压 (单相) 或208 V (三相) 3 / Mains 1~230 V / 3~480 V : 电源电压230 V (单相) 或480 V (三相) 4 / Mains 1~115 V / 3~208 V : 电源电压115 V (单相) 或208 V (三相) 5 / Reserved : 保留 值0 : 只要识别出电源电压, 对于单相电设备, 设备将自动检查电源电压是否达到115 V或230 V, 对于三相电设备, 设备将自动检查电源电压是否达到208 V或400/480 V。 值1...2 : 若设备仅通过DC总线供电, 必须将参数设为符合被供电设备电压值的电压值。不监测电源电压。 值3...4 : 若在斜坡时未正确识别出电源电压, 则可以手动设置将要使用的电源电压。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:F _h Modbus 1310 Profibus 1310 CIP 105.1.15 ModbusTCP 1310 EtherCAT 3005:F _h PROFINET 1310
MON_p_dif_load	由负载导致的位置偏差的最大值 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置 and 实际位置之间的偏差。 通过参数MON_p_dif_load_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。	转 0.0001 1.0000 200.0000	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6065:0 _h Modbus 1606 Profibus 1606 CIP 106.1.35 ModbusTCP 1606 EtherCAT 6065:0 _h PROFINET 1606
MON_p_dif_load_usr	由负载导致的位置偏差的最大值 由负载导致的位置偏差指的是由负载所导致的给定位置 and 实际位置之间的偏差。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 1 16384 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3E _h Modbus 1660 Profibus 1660 CIP 106.1.62 ModbusTCP 1660 EtherCAT 3006:3E _h PROFINET 1660

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_dif_warn	由负载导致的位置偏差的最大值 (故障级别 0) 100.0 %符合在参数MON_p_dif_load中设置的最大位置偏差 (随动误差)。 变更的设置将被立即采用。	% 0 75 100	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:29 _h Modbus 1618 Profibus 1618 CIP 106.1.41 ModbusTCP 1618 EtherCAT 3006:29 _h PROFINET 1618
MON_p_DiffWin Conf → RCG - in - P	位置偏差的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数设定的时间内是否处于所定义的偏差之内。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 通过参数MON_p_DiffWin_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。	转 0.0000 0.0010 0.9999	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:19 _h Modbus 1586 Profibus 1586 CIP 106.1.25 ModbusTCP 1586 EtherCAT 3006:19 _h PROFINET 1586
MON_p_DiffWin_ usr Conf → RCG - in - P	位置偏差的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数设定的时间内是否处于所定义的偏差之内。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 0 16 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3F _h Modbus 1662 Profibus 1662 CIP 106.1.63 ModbusTCP 1662 EtherCAT 3006:3F _h PROFINET 1662
MON_p_win	停机窗口, 允许的控制偏差 在停机窗口时间内的控制偏差必须在该数值范围内, 以便识别驱动装置的停止。 必须通过参数MON_p_winTime来激活停机窗口的处理。 通过参数MON_p_win_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.0001转。 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型 : UINT32	转 0.0000 0.0010 3.2767	UINT16* R/W 可持续保存 -	CANopen 6067:0 _h Modbus 1608 Profibus 1608 CIP 106.1.36 ModbusTCP 1608 EtherCAT 6067:0 _h PROFINET 1608
MON_p_win_usr	停机窗口, 允许的控制偏差 在停机窗口时间内的控制偏差必须在该数值范围内, 以便识别驱动装置的停止。 必须通过参数MON_p_winTime来激活停机窗口的处理。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 0 16 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:40 _h Modbus 1664 Profibus 1664 CIP 106.1.64 ModbusTCP 1664 EtherCAT 3006:40 _h PROFINET 1664
MON_p_winTime	停止窗口, 时间 值0 : 停机窗口的监控功能已关闭 值>0 : 时间单位为 ms, 在这段时间内, 控制偏差必须处于停机窗口中 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 32767	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 6068:0 _h Modbus 1610 Profibus 1610 CIP 106.1.37 ModbusTCP 1610 EtherCAT 6068:0 _h PROFINET 1610

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_p_winTout	<p>停止窗口的监测超时时间 值0：超时监控功能已关闭 值>0：超时时间，单位为 ms</p> <p>通过MON_p_win和MON_p_winTime对停机窗口处理进行设置。</p> <p>从达到目标位置（位置控制器给定值）或者特征曲线生成器处理结束时起，开始执行时间监控功能。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0 0 16000	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:26 _h Modbus 1612 Profibus 1612 CIP 106.1.38 ModbusTCP 1612 EtherCAT 3006:26 _h PROFINET 1612
MON_SW_Limits	<p>启用软件限位开关 0 / None：取消激活 1 / SWLIMP：激活正方向上的软件限位开关 2 / SWLIMN：激活反方向上的软件限位开关 3 / SWLIMP+SWLIMN：激活两个方向上的软件限位开关 软件限位开关只能通过有效零点进行启用。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:3 _h Modbus 1542 Profibus 1542 CIP 106.1.3 ModbusTCP 1542 EtherCAT 3006:3 _h PROFINET 1542
MON_SWLimMode	<p>到达位置极限时的动作 0 / Standstill Behind Position Limit：Quick Stop 将在位置极限上触发，在位置极限后到达停止状态 1 / Standstill At Position Limit：Quick Stop 将在位置极限前触发，在位置极限上到达停止状态 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.16 时可用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:47 _h Modbus 1678 Profibus 1678 CIP 106.1.71 ModbusTCP 1678 EtherCAT 3006:47 _h PROFINET 1678
MON_swLimN	<p>软件开关的反向位置极限 参见说明‘MON_swLimP’。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	usr_p - -2147483648 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 607D:1 _h Modbus 1546 Profibus 1546 CIP 106.1.5 ModbusTCP 1546 EtherCAT 607D:1 _h PROFINET 1546
MON_swLimP	<p>软件开关的正向位置极限 在允许的范围之外进行用户值设置时，就会将最大的用户值来自动地设置为限位开关极限值。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	usr_p - 2147483647 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 607D:2 _h Modbus 1544 Profibus 1544 CIP 106.1.4 ModbusTCP 1544 EtherCAT 607D:2 _h PROFINET 1544
MON_tq_win	<p>转矩窗口，允许的偏差 只有在运行模式 Profile Torque 中才可以启用转矩窗口。 步距为0.1%。 变更的设置将被立即采用。</p>	% 0.0 3.0 3000.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2D _h Modbus 1626 Profibus 1626 CIP 106.1.45 ModbusTCP 1626 EtherCAT 3006:2D _h PROFINET 1626
MON_tq_winTime	<p>转矩窗口，时间 值0：转矩窗口的监控功能已关闭</p> <p>更改该数值可导致转矩监控功能的重新启动。</p> <p>只有在运行模式 Profile Torque 中才可以使用转矩窗口。 变更的设置将被立即采用。</p>	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2E _h Modbus 1628 Profibus 1628 CIP 106.1.46 ModbusTCP 1628 EtherCAT 3006:2E _h PROFINET 1628

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MON_v_DiffWin CONF → 1 - a - 10 - 0	速度偏差的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数设定的时间内是否处于所定义的偏差之内。 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1A _h Modbus 1588 Profibus 1588 CIP 106.1.26 ModbusTCP 1588 EtherCAT 3006:1A _h PROFINET 1588
MON_v_Threshold CONF → 1 - a - nthr	速度阈值的监测 将检查驱动放大器在通过MON_ChkTime参数设定的时间内是否低于此处所定义的值 此状况可以通过可参数设置的输出给出。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:1B _h Modbus 1590 Profibus 1590 CIP 106.1.27 ModbusTCP 1590 EtherCAT 3006:1B _h PROFINET 1590
MON_v_win	速度窗口，允许的偏差 变更的设置将被立即采用。 * CANopen 数据类型：UINT16	usr_v 1 10 2147483647	UINT32* R/W 可持续保存 -	CANopen 606D:0 _h Modbus 1576 Profibus 1576 CIP 106.1.20 ModbusTCP 1576 EtherCAT 606D:0 _h PROFINET 1576
MON_v_winTime	速度窗口，时间 值0：速度窗口的监控功能已关闭 更改该数值可导致速度监控功能的重新启动。 变更的设置将被立即采用。	ms 0 0 16383	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 606E:0 _h Modbus 1578 Profibus 1578 CIP 106.1.21 ModbusTCP 1578 EtherCAT 606E:0 _h PROFINET 1578
MON_v_zeroclamp CONF → 1 - a - ScLP	Zero Clamp 的速度限制 只有当给定速度低于Zero Clamp的速度临界值时，才能采用Zero Clamp。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 0 10 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:28 _h Modbus 1616 Profibus 1616 CIP 106.1.40 ModbusTCP 1616 EtherCAT 3006:28 _h PROFINET 1616
MON_VelDiff	由负载导致的速度偏差的最大值 值 0：监控功能已禁用。 值 >0：最大值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:4B _h Modbus 1686 Profibus 1686 CIP 106.1.75 ModbusTCP 1686 EtherCAT 3006:4B _h PROFINET 1686
MON_VelDiff_Time	由负载导致的最大速度偏差的时间窗口 值 0：监控功能已禁用。 值 >0：最大值的时间窗口 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	ms 0 10 -	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:4C _h Modbus 1688 Profibus 1688 CIP 106.1.76 ModbusTCP 1688 EtherCAT 3006:4C _h PROFINET 1688

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSM_ AddtlSettings	运行模式 Motion Sequence 的其他设置方法 Bit 0 = 0 : 在捕获后的相对运动 (RMAC) 后, 重新采用 Motion Sequence 运行模式, 不存在信号输入功能 Start Motion Sequence 的上升沿或下降沿。 Bit 0 = 1 : 在捕获后的相对运动 (RMAC) 后, 重新采用 Motion Sequence 运行模式, 存在信号输入功能 Start Motion Sequence 的上升沿或下降沿。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 65535	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:21 _h Modbus 11586 Profibus 11586 CIP 145.1.33 ModbusTCP 11586 EtherCAT 302D:21 _h PROFINET 11586
MSM_CondSequ	通过信号输入端启动一个序列的启动条件 0 / Rising Edge : 上升沿 1 / Falling Edge : 下降沿 2 / 1-level : 1 电平 3 / 0-level : 0 电平 启动条件定义了应如何处理启动要求。该设置将应用于运行模式启用后的首次启动。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:8 _h Modbus 11536 Profibus 11536 CIP 145.1.8 ModbusTCP 11536 EtherCAT 302D:8 _h PROFINET 11536
MSM_datasetnum	选择数据组表格中的数据组编号 在从数据组表格中读取或写入条目前, 必须选择相应的数据组编号。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 127	UINT16 R/W - -	CANopen 302D:10 _h Modbus 11552 Profibus 11552 CIP 145.1.16 ModbusTCP 11552 EtherCAT 302D:10 _h PROFINET 11552
MSM_DebDigInNum	数据组选择去抖动时间 在去抖动时间内, 数字量输入端上的信号必须保持稳定, 数据组才被认为是有效的。 去抖动时间是该参数值乘以 250 μs。 通过值 0 将禁用去抖动功能。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.20 时可用。	- 0 0 32767	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:20 _h Modbus 11584 Profibus 11584 CIP 145.1.32 ModbusTCP 11584 EtherCAT 302D:20 _h PROFINET 11584
MSM_ds_logopera	逻辑运算 0 / None : 无 1 / Logical AND : 逻辑AND 2 / Logical OR : 逻辑OR 过渡条件1和2可以进行逻辑连接。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:1A _h Modbus 11572 Profibus 11572 CIP 145.1.26 ModbusTCP 11572 EtherCAT 302D:1A _h PROFINET 11572
MSM_ds_setA	设置 A 该数值取决于在参数MSM_ds_type中所选择的数据组类型 : - Move Absolute : 启动 - Move Relative : 启动 - Reference Movement : 基准点定位方法 (方法 35 除外) - Position Setting : 尺度设定位置 - Repeat : 循环计数器 (1 ... 65535) - Move Additive : 启动 - Move Velocity : 启动 - Gear : 同步方法 - Write Parameter : 参数的 Modbus 地址 变更的设置将被立即采用。	- -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:12 _h Modbus 11556 Profibus 11556 CIP 145.1.18 ModbusTCP 11556 EtherCAT 302D:12 _h PROFINET 11556

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSM_ds_setB	<p>设置B</p> <p>该数值取决于在参数MSM_ds_type中所选择的数据组类型：</p> <ul style="list-style-type: none"> - Move Absolute：速度 - Move Relative：速度 - Reference Movement：成功完成基准点定位运行后位置在基准点上 - Position Setting：- - Repeat：- 待执行数据组的编号 - Move Additive：速度 - Move Velocity：速度 - Gear：分子 - Write Parameter：参数值 <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:13 _h Modbus 11558 Profibus 11558 CIP 145.1.19 ModbusTCP 11558 EtherCAT 302D:13 _h PROFINET 11558
MSM_ds_setC	<p>设置 C</p> <p>该数值取决于在参数MSM_ds_type中所选择的数据组类型：</p> <ul style="list-style-type: none"> - Move Absolute：绝对位置 - Move Relative：相对位置 - Reference Movement：- - Position Setting：- - Repeat：- - Move Additive：相对位置 - Move Velocity：选择方向 值0：正方向 值1：负方向 值2：激活的方向 - Gear：分母 - Write Parameter：- <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:14 _h Modbus 11560 Profibus 11560 CIP 145.1.20 ModbusTCP 11560 EtherCAT 302D:14 _h PROFINET 11560
MSM_ds_setD	<p>设置D</p> <p>该数值取决于在参数MSM_ds_type中所选择的数据组类型：</p> <ul style="list-style-type: none"> - Move Absolute：减速度 - Move Relative：减速度 - Reference Movement：- - Position Setting：- - Repeat：- - Move Additive：减速度 - Move Velocity：减速度 - Gear：- - Write Parameter：- <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:15 _h Modbus 11562 Profibus 11562 CIP 145.1.21 ModbusTCP 11562 EtherCAT 302D:15 _h PROFINET 11562
MSM_ds_sub_ds	<p>后续数据组</p> <p>下面将启动数据组的编号。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 127	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:17 _h Modbus 11566 Profibus 11566 CIP 145.1.23 ModbusTCP 11566 EtherCAT 302D:17 _h PROFINET 11566
MSM_ds_trancon1	<p>转变条件 1</p> <p>0 / Continue Without Condition：无条件继续</p> <p>1 / Wait Time：等待时间</p> <p>2 / Start Request Edge：启动要求脉冲沿</p> <p>3 / Start Request Level：启动要求电平</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 302D:18 _h Modbus 11568 Profibus 11568 CIP 145.1.24 ModbusTCP 11568 EtherCAT 302D:18 _h PROFINET 11568

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSM_ds_trancon2	转变条件 2 0 / Continue Without Condition : 无条件继续 2 / Start Request Edge : 启动要求脉冲沿 3 / Start Request Level : 启动要求电平 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:1C _h Modbus 11576 Profibus 11576 CIP 145.1.28 ModbusTCP 11576 EtherCAT 302D:1C _h PROFINET 11576
MSM_ds_transiti	转变的方式 0 / No Transition : 无过渡 1 / Abort And Go Next : 中断并继续执行后续数据组 2 / Buffer And Start Next : 完成数据组并继续执行后续数据组 3 / Blending Previous : 在当前数据组的最终位置上过渡至前一个数据组的速度 4 / Blending Next : 在当前数据组的最终位置上过渡至后一个数据组的速度 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 4	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:16 _h Modbus 11564 Profibus 11564 CIP 145.1.22 ModbusTCP 11564 EtherCAT 302D:16 _h PROFINET 11564
MSM_ds_tranval1	转变条件 1 的值 该数值取决于在参数MSM_ds_trancon1中所选择的数据组类型 : - Continue Without Condition : 无过渡条件值 - Waiting Time : 等待时间, 单位为 ms 数值 : 0 ... 30000 - Start Request Edge : 启动要求脉冲沿 值0 : 上升沿 值1 : 下降沿 值4 : 上升沿或下降沿 - Start Request Level : 启动要求电平 : 值2 : 1 电平 值3 : 0 电平 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 30000	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:19 _h Modbus 11570 Profibus 11570 CIP 145.1.25 ModbusTCP 11570 EtherCAT 302D:19 _h PROFINET 11570
MSM_ds_tranval2	转变条件 2 的值 该数值取决于在参数MSM_ds_trancon2中所选择的数据组类型 : - Continue Without Condition : 无过渡条件值 - Start Request Edge : 启动要求脉冲沿 值0 : 上升沿 值1 : 下降沿 值4 : 上升沿或下降沿 - Start Request Level : 启动要求电平 : 值2 : 1 电平 值3 : 0 电平 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 4	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:1D _h Modbus 11578 Profibus 11578 CIP 145.1.29 ModbusTCP 11578 EtherCAT 302D:1D _h PROFINET 11578
MSM_ds_type	数据组类型 0 / None : 无 1 / Move Absolute : 绝对运动 2 / Move Additive : 附加运动 3 / Reference Movement : 基准点定位运行 4 / Position Setting : 位置设定 5 / Repeat : 数据组类型Repeat 6 / Move Relative : 相对运动 7 / Move Velocity : 以特定速度运动 8 / Gear : 带已定义传动系数的运动 9 / Write Parameter : 写入参数 所选数据组类型的值可通过参数MSM_ds_set1至MSM_ds_set4 进行设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 9	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:11 _h Modbus 11554 Profibus 11554 CIP 145.1.17 ModbusTCP 11554 EtherCAT 302D:11 _h PROFINET 11554

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
MSM_start_ds	选择运行模式 Motion Sequence 下应启动的数据组 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 127	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:A _h Modbus 6932 Profibus 6932 CIP 127.1.10 ModbusTCP 6932 EtherCAT 301B:A _h PROFINET 6932
MSMendNumSequenc e □ P → Π S Π -	在序列结束后采用数据组编号 0 / DataSetSelect : 数据组将通过信号输入功能“Data Set Select” 被采用 1 / Automatic : 数据组将被自动采用 值 0 : 在次序结束后, 所选择的数据组必须通过信号输入功能 “Data Set Select”进行设置。 值 1 : 在次序结束后, 将自动设置所选择的数据组。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.09 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:9 _h Modbus 11538 Profibus 11538 CIP 145.1.9 ModbusTCP 11538 EtherCAT 302D:9 _h PROFINET 11538
MSMstartSignal □ P → Π S Π -	对 'Start Signal Data Set' 信号输入端下降沿的反应 0 / No Reaction : 无反应 1 / Cancel Movement : 中断已激活的运动 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.09 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 302D:C _h Modbus 11544 Profibus 11544 CIP 145.1.12 ModbusTCP 11544 EtherCAT 302D:C _h PROFINET 11544
MT_dismax	最大允许间隔 如果在启用参比量时超过最大允许间隔, 就会检测到故障登记为 1 的错误。 值为0将关闭监测功能。 通过参数MT_dismax_usr可以在用户定义单位内输入数值。 步距为 0.1 转。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	转 0.0 1.0 999.9	UINT16 R/W - -	CANopen 302E:3 _h Modbus 11782 Profibus 11782 CIP 146.1.3 ModbusTCP 11782 EtherCAT 302E:3 _h PROFINET 11782
MT_dismax_usr	最大允许间隔 如果在启用参比量时超过最大允许间隔, 就会检测到故障登记为 1 的错误。 值为0将关闭监测功能。 最小值、出厂设置和最大值视比例系数而定。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。	usr_p 0 16384 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 302E:A _h Modbus 11796 Profibus 11796 CIP 146.1.10 ModbusTCP 11796 EtherCAT 302E:A _h PROFINET 11796
OFS_PosActivate	带相对偏移量位置的偏移量运动 该参数以参数OFSp_RelPos1和OFSp_RelPos2的相对偏移量 位置中的一个来启动偏移量运动。 值0 : 无偏移量运动 值1 : 以相对偏移量位置1 (OFSp_RelPos1) 启动偏移量运动 值2 : 以相对偏移量位置2 (OFSp_RelPos2) 启动偏移量运动 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 3027:B _h Modbus 10006 Profibus 10006 CIP 139.1.11 ModbusTCP 10006 EtherCAT 3027:B _h PROFINET 10006
OFS_Ramp	偏移运动的加速度和减速 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:6 _h Modbus 9996 Profibus 9996 CIP 139.1.6 ModbusTCP 9996 EtherCAT 3027:6 _h PROFINET 9996

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
0FSp_abs	启动绝对偏移量运动 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 3027:1 _h Modbus 9986 Profibus 9986 CIP 139.1.1 ModbusTCP 9986 EtherCAT 3027:1 _h PROFINET 9986
0FSp_rel	启动相对偏移量运动 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 3027:3 _h Modbus 9990 Profibus 9990 CIP 139.1.3 ModbusTCP 9990 EtherCAT 3027:3 _h PROFINET 9990
0FSp_RelPos1	偏移运动的相对偏移位置 1 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:8 _h Modbus 10000 Profibus 10000 CIP 139.1.8 ModbusTCP 10000 EtherCAT 3027:8 _h PROFINET 10000
0FSp_RelPos2	偏移运动的相对偏移位置 2 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:A _h Modbus 10004 Profibus 10004 CIP 139.1.10 ModbusTCP 10004 EtherCAT 3027:A _h PROFINET 10004
0FSp_SetPos	设置偏移量位置 变更的设置将被立即采用。	Inc -2147483648 0 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 3027:5 _h Modbus 9994 Profibus 9994 CIP 139.1.5 ModbusTCP 9994 EtherCAT 3027:5 _h PROFINET 9994
0FSv_target	偏移运动的目标速度 当用户定义的速度比例系数为 1 时，最大值为 5000。 这适用于用户定义的比例系数。示例：当用户定义的速度比例系数为 2 时 (ScaleVELnum = 2, ScaleVELdenom = 1)，最大值为 2500。 变更的设置将被立即采用。	usr_v 1 60 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3027:4 _h Modbus 9992 Profibus 9992 CIP 139.1.4 ModbusTCP 9992 EtherCAT 3027:4 _h PROFINET 9992
p_MaxDifToENC2	允许的编码器位置最大偏差 编码器位置间的最大允许位置偏差将受到循环监测。如果超过极限值，将检测到错误。 可以通过参数`_p_DifEnc1ToEnc2`读取位置偏差。 默认值为电机旋转 1/2 周。 最大值相当于电机转动100圈。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	Inc 1 65536 13107200	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:7 _h Modbus 20494 Profibus 20494 CIP 180.1.7 ModbusTCP 20494 EtherCAT 3050:7 _h PROFINET 20494
p_PTI_act_set	PTI 接口上的位置值 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	Inc -2147483648 - 2147483647	INT32 R/W - -	CANopen 3008:29 _h Modbus 2130 Profibus 2130 CIP 108.1.41 ModbusTCP 2130 EtherCAT 3008:29 _h PROFINET 2130

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PAR_CTRLreset CONF → FCS - RESC	<p>复位控制回路参数 0/No/ no : 否 1/Yes/ YES : 是</p> <p>将重置控制回路参数。控制回路参数将在已连接电机的电机数据的基础上重新计算得出。</p> <p>电流和速度限制将不会复位。因此必须复位用户参数。</p> <p>新的设置将不存入EEPROM。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:7 _h Modbus 1038 Profibus 1038 CIP 104.1.7 ModbusTCP 1038 EtherCAT 3004:7 _h PROFINET 1038
PAR_ScalingStart	<p>使用用户定义单位重新计算参数 可以用一个更改的比例系数重新计算带有用户定义单位的参数。</p> <p>值0 : 未激活 值1 : 初始化重新计算 值2 : 启动重新计算</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.03 时可用。</p>	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:14 _h Modbus 1064 Profibus 1064 CIP 104.1.20 ModbusTCP 1064 EtherCAT 3004:14 _h PROFINET 1064
PAReepSave	<p>将参数值保存到 EEPROM 中 值1 : 保存永久参数</p> <p>将当前所设置的参数保存在非易失性存储器 (EEPROM) 之中。 如果在读取参数时返回一个 0 , 则表示已结束保存过程。</p> <p>eSM安全模块的参数可通过调试软件进行变更。在传输后, 参数值将被可持续保存至eSM模块中。eSM安全模块不会执行至可持续内存中的明确保存。 变更的设置将被立即采用。</p>	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:1 _h Modbus 1026 Profibus 1026 CIP 104.1.1 ModbusTCP 1026 EtherCAT 3004:1 _h PROFINET 1026
PARfactorySet CONF → FCS - RESF	<p>重新恢复出厂设置 (默认值) No/ no : 否 Yes/ YES : 是</p> <p>参数将复位至出厂设置, 然后储存在 EEPROM 中。 可通过HMI或者调试软件复位至出厂设置。 如果在读取参数时返回一个 0 , 则表示已结束保存过程。</p> <p>eSM安全模块的参数将不会复位至出厂设置。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。</p>	- 0 - 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:2 _h Modbus 1028 Profibus 1028 CIP 104.1.2 ModbusTCP 1028 EtherCAT 3004:2 _h PROFINET 1028
PARuserReset CONF → FCS - RESU	<p>复位用户参数 0/No/ no : 否 65535/Yes/ YES : 是</p> <p>Bit 0 : 将持久用户参数和控制回路参数复位至默认值。 Bit 1 : 将Motion Sequence参数复位至默认值 Bit 2 ... 15 : 已保留</p> <p>所有参数都将复位, 除了 : - 通讯参数 - 运动方向反转 - PTI 接口参比量信号类型 - 编码器模拟的设置 - 数字量输入和数字输出的功能 - eSM 安全模块</p> <p>新的设置将不存入EEPROM。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	- 0 - 65535	UINT16 R/W - -	CANopen 3004:8 _h Modbus 1040 Profibus 1040 CIP 104.1.8 ModbusTCP 1040 EtherCAT 3004:8 _h PROFINET 1040

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PBAddress CONF → CONF - CONF → FSU - PbAd	Profibus 地址 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 1 126 126	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3043:2 _h Modbus 17156 Profibus 17156 CIP 167.1.2 ModbusTCP 17156 EtherCAT 3043:2 _h PROFINET 17156
PDOmask	禁用接收PDO 值0：激活接收PDO 值1：禁用接收PDO 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3040:42 _h Modbus 16516 Profibus 16516 CIP 164.1.66 ModbusTCP 16516 EtherCAT 3040:42 _h PROFINET 16516
PntIPAddress1 CONF → CONF - CONF → FSU - ,Pc1	IP 地址，字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:7 _h Modbus 18446 Profibus 18446 CIP 172.1.7 ModbusTCP 18446 EtherCAT 3048:7 _h PROFINET 18446
PntIPAddress2 CONF → CONF - CONF → FSU - ,Pc2	IP 地址，字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:8 _h Modbus 18448 Profibus 18448 CIP 172.1.8 ModbusTCP 18448 EtherCAT 3048:8 _h PROFINET 18448
PntIPAddress3 CONF → CONF - CONF → FSU - ,Pc3	IP 地址，字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:9 _h Modbus 18450 Profibus 18450 CIP 172.1.9 ModbusTCP 18450 EtherCAT 3048:9 _h PROFINET 18450
PntIPAddress4 CONF → CONF - CONF → FSU - ,Pc4	IP 地址，字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:A _h Modbus 18452 Profibus 18452 CIP 172.1.10 ModbusTCP 18452 EtherCAT 3048:A _h PROFINET 18452
PntIPgate1 CONF → CONF - ,PG1	网关 IP 地址，字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:F _h Modbus 18462 Profibus 18462 CIP 172.1.15 ModbusTCP 18462 EtherCAT 3048:F _h PROFINET 18462

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PntIPgate2 CONF → CONF - ,PG2	网关 IP 地址, 字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:10 _h Modbus 18464 Profibus 18464 CIP 172.1.16 ModbusTCP 18464 EtherCAT 3048:10 _h PROFINET 18464
PntIPgate3 CONF → CONF - ,PG3	网关 IP 地址, 字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:11 _h Modbus 18466 Profibus 18466 CIP 172.1.17 ModbusTCP 18466 EtherCAT 3048:11 _h PROFINET 18466
PntIPgate4 CONF → CONF - ,PG4	网关 IP 地址, 字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:12 _h Modbus 18468 Profibus 18468 CIP 172.1.18 ModbusTCP 18468 EtherCAT 3048:12 _h PROFINET 18468
PntIPmask1 CONF → CONF - CONF → FSU - ,PN1	子网掩码 IP 地址, 字节 1 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:B _h Modbus 18454 Profibus 18454 CIP 172.1.11 ModbusTCP 18454 EtherCAT 3048:B _h PROFINET 18454
PntIPmask2 CONF → CONF - CONF → FSU - ,PN2	子网掩码 IP 地址, 字节 2 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:C _h Modbus 18456 Profibus 18456 CIP 172.1.12 ModbusTCP 18456 EtherCAT 3048:C _h PROFINET 18456
PntIPmask3 CONF → CONF - CONF → FSU - ,PN3	子网掩码 IP 地址, 字节 3 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 255 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:D _h Modbus 18458 Profibus 18458 CIP 172.1.13 ModbusTCP 18458 EtherCAT 3048:D _h PROFINET 18458
PntIPmask4 CONF → CONF - CONF → FSU - ,PN4	子网掩码 IP 地址, 字节 4 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 255	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:E _h Modbus 18460 Profibus 18460 CIP 172.1.14 ModbusTCP 18460 EtherCAT 3048:E _h PROFINET 18460

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PntIpMode CONF → CONF - CONF → FSU - , Pnd	IP 地址关联方式 0 / Manual / Pnd : 手动 3 / DCP / dcp : DCP	- 0 3 3	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3048:2 _h Modbus 18436 Profibus 18436 CIP 172.1.2 ModbusTCP 18436 EtherCAT 3048:2 _h PROFINET 18436
PosReg1Mode	位置寄存器通道 1 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 1 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 1 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:4 _h Modbus 2824 Profibus 2824 CIP 111.1.4 ModbusTCP 2824 EtherCAT 300B:4 _h PROFINET 2824
PosReg1Source	位置寄存器通道 1 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道 1 的来源是编码器 1 的 Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道 1 的来源是编码器 2 (插件) 的 Pact 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:6 _h Modbus 2828 Profibus 2828 CIP 111.1.6 ModbusTCP 2828 EtherCAT 300B:6 _h PROFINET 2828
PosReg1Start	位置寄存器通道 1 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道 1 被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道 1 被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道 1 被关闭而且状态位被设为 0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道 1 被关闭而且状态位被设为 1 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:2 _h Modbus 2820 Profibus 2820 CIP 111.1.2 ModbusTCP 2820 EtherCAT 300B:2 _h PROFINET 2820
PosReg1ValueA	位置寄存器通道 1 的比较值 A	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:8 _h Modbus 2832 Profibus 2832 CIP 111.1.8 ModbusTCP 2832 EtherCAT 300B:8 _h PROFINET 2832
PosReg1ValueB	位置寄存器通道 1 的比较值 B	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:9 _h Modbus 2834 Profibus 2834 CIP 111.1.9 ModbusTCP 2834 EtherCAT 300B:9 _h PROFINET 2834

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg2Mode	位置寄存器通道 2 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 2 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 2 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:5 _h Modbus 2826 Profibus 2826 CIP 111.1.5 ModbusTCP 2826 EtherCAT 300B:5 _h PROFINET 2826
PosReg2Source	位置寄存器通道 2 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道2的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道2的来源是编码器2 (插件) 的Pact 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:7 _h Modbus 2830 Profibus 2830 CIP 111.1.7 ModbusTCP 2830 EtherCAT 300B:7 _h PROFINET 2830
PosReg2Start	位置寄存器通道 2 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道2被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道2被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道2被关闭而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道2被关闭而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:3 _h Modbus 2822 Profibus 2822 CIP 111.1.3 ModbusTCP 2822 EtherCAT 300B:3 _h PROFINET 2822
PosReg2ValueA	位置寄存器通道 2 的比较值 A	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:A _h Modbus 2836 Profibus 2836 CIP 111.1.10 ModbusTCP 2836 EtherCAT 300B:A _h PROFINET 2836
PosReg2ValueB	位置寄存器通道 2 的比较值 B	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:B _h Modbus 2838 Profibus 2838 CIP 111.1.11 ModbusTCP 2838 EtherCAT 300B:B _h PROFINET 2838
PosReg3Mode	位置寄存器通道 3 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 3 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 3 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:E _h Modbus 2844 Profibus 2844 CIP 111.1.14 ModbusTCP 2844 EtherCAT 300B:E _h PROFINET 2844

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg3Source	位置寄存器通道 3 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道3的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道3的来源是编码器2 (插件)的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:10 _h Modbus 2848 Profibus 2848 CIP 111.1.16 ModbusTCP 2848 EtherCAT 300B:10 _h PROFINET 2848
PosReg3Start	位置寄存器通道 3 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道3被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道3被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道3被关闭而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道3被关闭而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:C _h Modbus 2840 Profibus 2840 CIP 111.1.12 ModbusTCP 2840 EtherCAT 300B:C _h PROFINET 2840
PosReg3ValueA	位置寄存器通道 3 的比较值 A 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:12 _h Modbus 2852 Profibus 2852 CIP 111.1.18 ModbusTCP 2852 EtherCAT 300B:12 _h PROFINET 2852
PosReg3ValueB	位置寄存器通道 3 的比较值 B 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:13 _h Modbus 2854 Profibus 2854 CIP 111.1.19 ModbusTCP 2854 EtherCAT 300B:13 _h PROFINET 2854
PosReg4Mode	位置寄存器通道 4 比较标准的选择 0 / Pact greater equal A : 实际位置大于或等于位置寄存器通道 4 的比较值 A 1 / Pact less equal A : 实际位置小于或等于位置寄存器通道 4 的比较值 A 2 / Pact in [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (基本) 3 / Pact out [A-B] (basic) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (基本) 4 / Pact in [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 中, 包含临界值 (扩展) 5 / Pact out [A-B] (extended) : 实际位置处于范围 A-B 之外, 不包含临界值 (扩展) 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 5	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:F _h Modbus 2846 Profibus 2846 CIP 111.1.15 ModbusTCP 2846 EtherCAT 300B:F _h PROFINET 2846
PosReg4Source	位置寄存器通道 4 来源的选择 0 / Pact Encoder 1 : 位置寄存器通道4的来源是编码器1的Pact 1 / Pact Encoder 2 : 位置寄存器通道4的来源是编码器2 (插件)的Pact 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:11 _h Modbus 2850 Profibus 2850 CIP 111.1.17 ModbusTCP 2850 EtherCAT 300B:11 _h PROFINET 2850

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PosReg4Start	位置寄存器通道 4 的启动/停止 0 / Off (keep last state) : 位置寄存器通道4被关闭而且状态位保持最后状态 1 / On : 位置寄存器通道4被关闭 2 / Off (set state 0) : 位置寄存器通道4被关闭而且状态位被设为0 3 / Off (set state 1) : 位置寄存器通道4被关闭而且状态位被设为1 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 3	UINT16 R/W - -	CANopen 300B:D _h Modbus 2842 Profibus 2842 CIP 111.1.13 ModbusTCP 2842 EtherCAT 300B:D _h PROFINET 2842
PosReg4ValueA	位置寄存器通道 4 的比较值 A 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:14 _h Modbus 2856 Profibus 2856 CIP 111.1.20 ModbusTCP 2856 EtherCAT 300B:14 _h PROFINET 2856
PosReg4ValueB	位置寄存器通道 4 的比较值 B 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:15 _h Modbus 2858 Profibus 2858 CIP 111.1.21 ModbusTCP 2858 EtherCAT 300B:15 _h PROFINET 2858
PosRegGroupStart	位置寄存器通道的启动/停止 0 / No Channel : 未启用通道 1 / Channel 1 : 已启用通道1 2 / Channel 2 : 已启用通道2 3 / Channel 1 & 2 : 已启用通道1和2 4 / Channel 3 : 已启用通道3 5 / Channel 1 & 3 : 已启用通道1和3 6 / Channel 2 & 3 : 已启用通道2和3 7 / Channel 1 & 2 & 3 : 已启用通道1、2和3 8 / Channel 4 : 已启用通道4 9 / Channel 1 & 4 : 已启用通道1和4 10 / Channel 2 & 4 : 已启用通道2和4 11 / Channel 1 & 2 & 4 : 已启用通道1、2和4 12 / Channel 3 & 4 : 已启用通道3和4 13 / Channel 1 & 3 & 4 : 已启用通道1、3和4 14 / Channel 2 & 3 & 4 : 已启用通道2、3和4 15 / Channel 1 & 2 & 3 & 4 : 已启用通道1、2、3和4 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.14 时可用。	- 0 0 15	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 300B:16 _h Modbus 2860 Profibus 2860 CIP 111.1.22 ModbusTCP 2860 EtherCAT 300B:16 _h PROFINET 2860
PP_ModeRangeLim	超出运动极限的绝对运动 0 / NoAbsMoveAllowed : 超出运动极限的绝对运动不可能 1 / AbsMoveAllowed : 超出运动极限的绝对运动可能 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:7 _h Modbus 8974 Profibus 8974 CIP 135.1.7 ModbusTCP 8974 EtherCAT 3023:7 _h PROFINET 8974
PP_OpmChgType	正在运动时切换至运行模式 Profile Position 0 / WithStandStill : 变更时停机 1 / OnTheFly : 变更时不停机 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.04 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3023:9 _h Modbus 8978 Profibus 8978 CIP 135.1.9 ModbusTCP 8978 EtherCAT 3023:9 _h PROFINET 8978

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PPoption	运行模式 Profile Position 的选项 确定某个相对定位的基准位置： 0：相对于运动特征曲线生成器已预先设定的目标位置 1：不支持 2：相对于电机的实际位置 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 60F2:0 _h Modbus 6960 Profibus 6960 CIP 127.1.24 ModbusTCP 6960 EtherCAT 60F2:0 _h PROFINET 6960
PPp_target	运行模式 Profile Position 的目标位置 最大值/最小值取决于： - 比例系数 - 软件限位开关（如果已激活） 变更的设置将被立即采用。	usr_p - - -	INT32 R/W - -	CANopen 607A:0 _h Modbus 6940 Profibus 6940 CIP 127.1.14 ModbusTCP 6940 EtherCAT 607A:0 _h PROFINET 6940
PPv_target	运行模式 Profile Position 的目标速度 目标速度受到CTRL_v_max和RAMP_v_max中设置的限制。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 60 4294967295	UINT32 R/W - -	CANopen 6081:0 _h Modbus 6942 Profibus 6942 CIP 127.1.15 ModbusTCP 6942 EtherCAT 6081:0 _h PROFINET 6942
PTI_pulse_filter CONF → , - o - ioP i	PTI 接口输入信号的过滤时间 只有当信号长于设置的过滤时间时，才对进入到PTI接口的信号进行分析。 如果出现短于过滤时间的故障脉冲，则不分析该故障脉冲。 2个信号的间隔也必须比设置的过滤时间长。 RS03 及以上硬件版本可用。 步距为0.01μs。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	μs 0.00 0.25 13.00	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:2F _h Modbus 1374 Profibus 1374 CIP 105.1.47 ModbusTCP 1374 EtherCAT 3005:2F _h PROFINET 1374
PTI_signal_type CONF → , - o - ioP i	PTI 接口参比量信号类型 0 / A/B Signals / Ab：信号ENC_A和ENC_B（四倍分析） 1 / P/D Signals / Pd：信号PULSE和DIR 2 / CW/CCW Signals / cWcc：信号CW和CCW 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:2 _h Modbus 1284 Profibus 1284 CIP 105.1.2 ModbusTCP 1284 EtherCAT 3005:2 _h PROFINET 1284
PT0_mode CONF → RCG - PtoP	PTO 接口的使用方式 0 / Off / oFF：PTO 接口已关闭 1 / Esim pAct Enc 1 / PE n 1：基于电机编码器1实际位置的编码器模拟 2 / Esim pRef / P r E F：基于给定位置（_p_ref）的编码器模拟 3 / PTI Signal / P t i：PTO 接口的直接信号 4 / Esim pAct Enc 2 / PE n 2：基于编码器2（插件）实际位置的编码器模拟 5 / Esim iqRef / i r E F：基于额定电流的波按摩，编码器模拟 6 / Esim pActRaw Enc2 / E n c 2：基于编码器2（模块）初始位置值的编码器模拟 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 0 0 6	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:1F _h Modbus 1342 Profibus 1342 CIP 105.1.31 ModbusTCP 1342 EtherCAT 3005:1F _h PROFINET 1342
PTtq_reference	Profile Torque 运行模式的给定值来源 0 / None：无 1 / Parameter 'PTtq_target'：通过参数 PTtq_target 产生给定值 2 / Analog Input：通过模拟量输入端产生给定值 3 / PTI Interface：通过PTI接口产生给定值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 1 3	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:38 _h Modbus 7024 Profibus 7024 CIP 127.1.56 ModbusTCP 7024 EtherCAT 301B:38 _h PROFINET 7024

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
PTtq_target	运行模式Profile Torque的目标转矩 100.0 %符合连续静止力矩_M_M_0。 步距为0.1 %。 变更的设置将被立即采用。	% -3000.0 0.0 3000.0	INT16 R/W - -	CANopen 6071:0 _h Modbus 6944 Profibus 6944 CIP 127.1.16 ModbusTCP 6944 EtherCAT 6071:0 _h PROFINET 6944
PVv_reference	Profile Velocity 运行模式的给定值来源 0 / None : 无 1 / Parameter 'PVv_target' : 通过参数 PVv_target 产生给定值 2 / Analog Input : 通过模拟量输入端产生给定值 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 1 2	UINT16 R/W - -	CANopen 301B:39 _h Modbus 7026 Profibus 7026 CIP 127.1.57 ModbusTCP 7026 EtherCAT 301B:39 _h PROFINET 7026
PVv_target	运行模式Profile Velocity的目标速度 目标速度受到CTRL_v_max和RAMP_v_max中设置的限制。 变更的设置将被立即采用。	usr_v - 0 -	INT32 R/W - -	CANopen 60FF:0 _h Modbus 6938 Profibus 6938 CIP 127.1.13 ModbusTCP 6938 EtherCAT 60FF:0 _h PROFINET 6938
PWM_fChop	输出级的 PWM 频率 4 / 4 kHz : 4 kHz 8 / 8 kHz : 8 kHz 16 / 16 kHz : 16 kHz 出厂设置: 峰值输出电流 ≤72 Arms : 8 kHz 峰值输出电流 >72 Arms : 4 kHz 只有峰值输出电流大于 72 Arms 的设备才能更改此设置。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	- 4 - 16	UINT16 R/W 可持续保存 expert	CANopen 3005:E _h Modbus 1308 Profibus 1308 CIP 105.1.14 ModbusTCP 1308 EtherCAT 3005:E _h PROFINET 1308
RAMP_tq_enable	启用转矩的运动特征曲线 0 / Profile Off : 特征曲线已关闭 1 / Profile On : 特征曲线已打开 在运行模式 Profile Torque 中, 可启用或关闭转矩运动特征曲线。 在其它运行模式中, 转矩的运动特征曲线均处于关闭状态。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2C _h Modbus 1624 Profibus 1624 CIP 106.1.44 ModbusTCP 1624 EtherCAT 3006:2C _h PROFINET 1624
RAMP_tq_slope	转矩运动特征曲线的坡度 100.00%的转矩设置符合连续静止力矩_M_M_0。 示例 : 斜坡设置为 10000.00 %/s 将导致 : 在 0.01 s 之内_M_M_0 转矩 变化100.0%。 步距为0.1 %/s。 变更的设置将被立即采用。	%/s 0.1 10000.0 3000000.0	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6087:0 _h Modbus 1620 Profibus 1620 CIP 106.1.42 ModbusTCP 1620 EtherCAT 6087:0 _h PROFINET 1620
RAMP_v_acc	速度运动特征曲线的加速度 数值0的写入对参数没有影响。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6083:0 _h Modbus 1556 Profibus 1556 CIP 106.1.10 ModbusTCP 1556 EtherCAT 6083:0 _h PROFINET 1556

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMP_v_dec	速度运动特征曲线的减速度 最小值取决于运行模式： 最小值为1的运行模式： Electronic Gear (速度同步) Profile Velocity Motion Sequence (Move Velocity) 最小值为120的运行模式： Jog Profile Position Homing Motion Sequence (Move Absolute、 Move Additive、 Move Relative 和 Reference Movement) 数值0的写入对参数没有影响。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_a 1 600 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 6084:0 _h Modbus 1558 Profibus 1558 CIP 106.1.11 ModbusTCP 1558 EtherCAT 6084:0 _h PROFINET 1558
RAMP_v_enable	启用速度的运动特征曲线 0 / Profile Off : 特征曲线已关闭 1 / Profile On : 特征曲线已打开 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	- 0 1 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:2B _h Modbus 1622 Profibus 1622 CIP 106.1.43 ModbusTCP 1622 EtherCAT 3006:2B _h PROFINET 1622
RAMP_v_jerk CONF → drC - JEr	速度运动特征曲线的冲击限度 0 / Off / OFF : 关闭 1 / 1 / 1 : 1 ms 2 / 2 / 2 : 2 ms 4 / 4 / 4 : 4 ms 8 / 8 / 8 : 8 ms 16 / 16 / 16 : 16 ms 32 / 32 / 32 : 32 ms 64 / 64 / 64 : 64 ms 128 / 128 / 128 : 128 ms 仅当运行模式未激活时 (x_end=1) 才可以进行设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	ms 0 0 128	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:D _h Modbus 1562 Profibus 1562 CIP 106.1.13 ModbusTCP 1562 EtherCAT 3006:D _h PROFINET 1562
RAMP_v_max CONF → RCG - rPP	速度运动特征曲线的最大速度 如果在此运行模式下设置了更高的给定速度，则自动限制 RAMP_v_max。 这样可以更简单地通过限制速度进行调试工作。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	usr_v 1 13200 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 607F:0 _h Modbus 1554 Profibus 1554 CIP 106.1.9 ModbusTCP 1554 EtherCAT 607F:0 _h PROFINET 1554
RAMP_v_sym	速度特征曲线的加速度和减速 数值将在内部乘以 10 (示例 : 1 = 10 (1/min)/s)。 写访问将变更RAMP_v_acc和RAMP_v_dec中的数值。将借助于这些参数当前的极限值进行极限值检查。 读访问将提供RAMP_v_acc/RAMP_v_dec中的较大值。 如果数值不能作为16Bit数值来表示，数值将被设为65535 (最大的UINT16数值)。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 3006:1 _h Modbus 1538 Profibus 1538 CIP 106.1.1 ModbusTCP 1538 EtherCAT 3006:1 _h PROFINET 1538

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RAMPaccdec	<p>驱动特征曲线 Drive Profile Lexium 的加速度和减速度 高位字 (High-Word) : 加速度 低位字 (Low-Word) : 减速度</p> <p>数值将在内部乘以 10 (示例 : 1 = 10 (1/min)/s) 。</p> <p>写访问将变更RAMP_v_acc和RAMP_v_dec中的数值。将借助于这些参数当前的极限值进行极限值检查。 如果数值不能作为 16Bit数值来表示, 数值将被设为65535 (最大的UINT16数值) 。</p> <p>更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	- - - -	UINT32 R/W - -	CANopen 3006:2 _h Modbus 1540 Profibus 1540 CIP 106.1.2 ModbusTCP 1540 EtherCAT 3006:2 _h PROFINET 1540
RAMPquickstop	<p>Quick Stop 的减速斜坡 软件停止运行或故障级别 1 或 2 的故障的减速斜坡。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。</p>	usr_a 1 6000 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:12 _h Modbus 1572 Profibus 1572 CIP 106.1.18 ModbusTCP 1572 EtherCAT 3006:12 _h PROFINET 1572
RESext_P ConF → ACG - Pabr	<p>外部制动电阻的额定功率 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	W 1 10 32767	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:12 _h Modbus 1316 Profibus 1316 CIP 105.1.18 ModbusTCP 1316 EtherCAT 3005:12 _h PROFINET 1316
RESext_R ConF → ACG - rbr	<p>外部制动电阻的电阻值 最小值由输出级决定。 步距为 0.01 Ω。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	Ω 0.00 100.00 327.67	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:13 _h Modbus 1318 Profibus 1318 CIP 105.1.19 ModbusTCP 1318 EtherCAT 3005:13 _h PROFINET 1318
RESext_ton ConF → ACG - tbr	<p>外部制动电阻的最大允许接通时间 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	ms 1 1 30000	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:11 _h Modbus 1314 Profibus 1314 CIP 105.1.17 ModbusTCP 1314 EtherCAT 3005:11 _h PROFINET 1314
RESint_ext ConF → ACG - Eibr	<p>选择制动电阻的类型 0 / Internal Braking Resistor / int : 内部制动电阻器 1 / External Braking Resistor / Eht : 外部制动电阻器 2 / Reserved / rsvd : 保留</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。</p>	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3005:9 _h Modbus 1298 Profibus 1298 CIP 105.1.9 ModbusTCP 1298 EtherCAT 3005:9 _h PROFINET 1298

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ResolENC2	编码器 2 的原分辨率 数字编码器： 编码器每旋转一圈的编码器增量数。 模拟编码器： 编码器每旋转一圈的模拟周期数。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	Enclnc 1 10000 2147483647	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:F _h Modbus 20510 Profibus 20510 CIP 180.1.15 ModbusTCP 20510 EtherCAT 3050:F _h PROFINET 20510
ResolENC2Denom	编码器 2 分辨率, 分母值 请参见 ResolEnc2Num。 分母设为正 32Bit, 最大值为 10000。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	转 1 1 16383	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:5 _h Modbus 20490 Profibus 20490 CIP 180.1.5 ModbusTCP 20490 EtherCAT 3050:5 _h PROFINET 20490
ResolENC2Num	编码器 2 分辨率, 分子值 数字编码器： 输入编码器增量, 外部编码器在电机轴一次或多次旋转中将提供此值。 数值以分子和分母形式进行输入, 由此可以顾及到机械传动装置的传动系数。 数值不允许设为 0。 当分子值被提交后, 才会采用分辨率系数。 示例: 当编码器分辨率为 16384 Enclnc/周时, 电机旋转一周等于编码器旋转 1/3 圈。 $\frac{\text{ResolENC2Num } 16384 \text{ Enclnc}}{\text{ResolENC2Denom } 3 \text{ 圈}} = \text{分辨率系数}$ 模拟编码器： Num/Denom 必须根据电机每转动 1 圈的模拟周期数进行设置。 示例: 当编码器分辨率为 16 模拟周期/圈时, 电机旋转 1 圈等于编码器旋转 1/3 圈。 $\frac{\text{ResolENC2Num } 16 \text{ 周期}}{\text{ResolENC2Denom } 3 \text{ 圈}} = \text{分辨率系数}$ 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 更改的设置将在下次启用输出级时被采用。	Enclnc 1 10000 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:6 _h Modbus 20492 Profibus 20492 CIP 180.1.6 ModbusTCP 20492 EtherCAT 3050:6 _h PROFINET 20492
ResWriComNotOpEn	写入命令时的反应 (运行状态未处于 Operation Enabled) 0 / Emergency Message : 将发送一条 Emergency 信息 1 / Error class 0 : 出现了一个故障级别为 0 的错误 该参数确定驱动放大器对写入命令的反应, 该指令不能执行, 因为现处于 Operation Enabled 运行状态。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.26 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:49 _h Modbus 1682 Profibus 1682 CIP 106.1.73 ModbusTCP 1682 EtherCAT 3006:49 _h PROFINET 1682
RMAC_Activate	启用捕获后的相对运动 0 / Off : 关闭 1 / On : 开启 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W - -	CANopen 3023:C _h Modbus 8984 Profibus 8984 CIP 135.1.12 ModbusTCP 8984 EtherCAT 3023:C _h PROFINET 8984

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
RMAC_Edge	捕获后的相对运动的捕获信号脉冲沿 0 / Falling edge : 下降沿 1 / Rising edge : 上升沿 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3023:10 _h Modbus 8992 Profibus 8992 CIP 135.1.16 ModbusTCP 8992 EtherCAT 3023:10 _h PROFINET 8992
RMAC_Position	捕获后的相对运动的目标位置 最大值/最小值取决于： - 比例系数 更改的设置将在下次电机运动时被采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	usr_p - 0 -	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3023:D _h Modbus 8986 Profibus 8986 CIP 135.1.13 ModbusTCP 8986 EtherCAT 3023:D _h PROFINET 8986
RMAC_Response	对驶过目标位置的反应 0 / Error Class 1 : 故障级别 1 1 / No Movement To Target Position : 不向目标位置运动 2 / Movement To Target Position : 向目标位置运动 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	- 0 0 2	UINT16 R/W 可持久保存 -	CANopen 3023:F _h Modbus 8990 Profibus 8990 CIP 135.1.15 ModbusTCP 8990 EtherCAT 3023:F _h PROFINET 8990
RMAC_Velocity	捕获后的相对运动的速度 值 0 : 使用电机实际速度 值 >0 : 目标速度的值 数值被内部限制于 RAMP_v_max 的设置。 更改的设置将在下次电机运动时被采用。 固件版本为 ≥V01.10 时可用。	usr_v 0 0 2147483647	UINT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3023:E _h Modbus 8988 Profibus 8988 CIP 135.1.14 ModbusTCP 8988 EtherCAT 3023:E _h PROFINET 8988
ScalePOSdenom	位置标称比例：分母 有关说明请参见分子 (ScalePOSnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_p 1 16384 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:7 _h Modbus 1550 Profibus 1550 CIP 106.1.7 ModbusTCP 1550 EtherCAT 3006:7 _h PROFINET 1550
ScalePOSnum	位置标称比例：分子 指定比例系数： 电机转数 ----- 应用单位 [usr_p] 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	转 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:8 _h Modbus 1552 Profibus 1552 CIP 106.1.8 ModbusTCP 1552 EtherCAT 3006:8 _h PROFINET 1552
ScaleRAMPdenom	斜坡比例：分母 有关说明请参见分子 (ScaleRAMPnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_a 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持久保存 -	CANopen 3006:30 _h Modbus 1632 Profibus 1632 CIP 106.1.48 ModbusTCP 1632 EtherCAT 3006:30 _h PROFINET 1632

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参 数地址
ScaleRAMPnum	斜坡比例：分子 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	(1/min)/s 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:31 _h Modbus 1634 Profibus 1634 CIP 106.1.49 ModbusTCP 1634 EtherCAT 3006:31 _h PROFINET 1634
ScaleVELdenom	速度比例：分母 有关说明请参见分子 (ScaleVELnum)。 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。	usr_v 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:21 _h Modbus 1602 Profibus 1602 CIP 106.1.33 ModbusTCP 1602 EtherCAT 3006:21 _h PROFINET 1602
ScaleVELnum	速度比例：分子 指定比例系数： 电机转速 [1/min] ----- 应用单位 [usr_v] 新比例系数的分子值提交之后，新比例系数才会被确认。 仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。 变更的设置将被立即采用。	rpm 1 1 2147483647	INT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3006:22 _h Modbus 1604 Profibus 1604 CIP 106.1.34 ModbusTCP 1604 EtherCAT 3006:22 _h PROFINET 1604
ShiftEncWorkRang	转移编码器的工作范围 0 / Off ：位移关闭 1 / On ：位移打开 激活位移功能后，编码器的位置范围减小一半。 例如具有 4096 转的多圈编码器的位置范围： 值 0： 位置值在 0 ...4096 转之间。 值 1： 位置值在 -2048 ...2048 转之间。 更改的设置将在下次产品通电时被采用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:21 _h Modbus 1346 Profibus 1346 CIP 105.1.33 ModbusTCP 1346 EtherCAT 3005:21 _h PROFINET 1346
SimAbsolutePos CONF → RCG - RRBS	关闭/接通时绝对位置的模拟 0 / Simulation Off / OFF ：关闭/接通后不使用最后一个机械位置 1 / Simulation On / ON ：关闭/接通后使用最后一个机械位置 该参数规定，在关闭和接通后将如何处理位置值，并在单圈编码器时允许绝对编码器模拟。 若此功能处于激活状态，驱动放大器将在关闭前保存相应的位置数据，以便在再次接通时能够再次建立机械位置。 对于单圈编码器，若在驱动放大器关闭期间电机轴转动未超过 0.25 圈，则可以重新建立位置。 对于多圈编码器，允许的电机轴运动明显更大；该运动取决于多圈编码器的类型。 只有当驱动放大器在电机停机时被关闭，且电机轴的运动未超出允许的范围时（比如使用抱闸），此功能才能正确工作。 变更的设置将被立即采用。 固件版本为 ≥V01.01 时可用。	- 0 0 1	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3005:23 _h Modbus 1350 Profibus 1350 CIP 105.1.35 ModbusTCP 1350 EtherCAT 3005:23 _h PROFINET 1350

参数名称 HMI 菜单 HMI 名称	描述	单位 最小值 出厂设置 最大值	数据类型 R/W 持续 专家	通过现场总线的参数地址
SyncMechStart	<p>启用同步系统</p> <p>值0：禁用同步系统。</p> <p>值1：启用同步系统 (CANmotion)</p> <p>值2：启用同步系统，标准CANopen系统</p> <p>同步信号的循环周期由参数intTimPerVal和intTimInd导出。 变更的设置将被立即采用。</p>	- 0 0 2	UINT16 R/W - -	CANopen 3022:5 _h Modbus 8714 Profibus 8714 CIP 134.1.5 ModbusTCP 8714 EtherCAT 3022:5 _h PROFINET 8714
SyncMechStatus	<p>同步系统的状态</p> <p>同步系统的状态：</p> <p>值1：驱动放大器的同步系统被禁用。</p> <p>值32：驱动放大器与外部同步信号同步。</p> <p>值64：驱动放大器与外部同步信号同步。</p> <p>固件版本为 ≥V01.08 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/- - -	CANopen 3022:6 _h Modbus 8716 Profibus 8716 CIP 134.1.6 ModbusTCP 8716 EtherCAT 3022:6 _h PROFINET 8716
SyncMechToI	<p>同步公差</p> <p>当同步系统通过参数SyncMechStart启用时，此参数值将被使用。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.08 时可用。</p>	- 1 1 20	UINT16 R/W - -	CANopen 3022:4 _h Modbus 8712 Profibus 8712 CIP 134.1.4 ModbusTCP 8712 EtherCAT 3022:4 _h PROFINET 8712
TouchProbeFct	<p>Touch Probe 功能</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.16 时可用。</p>	- - - -	UINT16 R/W - -	CANopen 60B8:0 _h Modbus 7028 Profibus 7028 CIP 127.1.58 ModbusTCP 7028 EtherCAT 60B8:0 _h PROFINET 7028
UsrAppDataMem1	<p>用户数据 1</p> <p>通过该参数可以保存用户特定的数据。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.20 时可用。</p>	- - - -	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3001:43 _h Modbus 390 Profibus 390 CIP 101.1.67 ModbusTCP 390 EtherCAT 3001:43 _h PROFINET 390
UsrAppDataMem2	<p>用户数据 2</p> <p>通过该参数可以保存用户特定的数据。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.20 时可用。</p>	- - 0 -	UINT32 R/W 可持续保存 -	CANopen 3001:44 _h Modbus 392 Profibus 392 CIP 101.1.68 ModbusTCP 392 EtherCAT 3001:44 _h PROFINET 392
WakesAndShake Gain	<p>Wake & Shake 增益</p> <p>若 Wake & Shake 功能不正确，可通过此参数来调整 Wake & Shake 的动力。</p> <p>值 > 100：动力更高，从而导致电机运动更小。</p> <p>值 < 100：动力更低，从而导致电机运动更大。</p> <p>步距为0.1%。</p> <p>仅当输出级处于未激活状态时才可更改设置。</p> <p>变更的设置将被立即采用。</p> <p>固件版本为 ≥V01.10 时可用。</p>	% 1.0 100.0 400.0	UINT16 R/W 可持续保存 -	CANopen 3050:E _h Modbus 20508 Profibus 20508 CIP 180.1.14 ModbusTCP 20508 EtherCAT 3050:E _h PROFINET 20508

第12章

配件与备件

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下主题：

主题	页
调试工具	586
存储卡	587
其他模块	588
eSM 安全模块	589
应用铭牌	590
装配配件	591
带插头的 CANopen 电缆	592
CANopen 连接器、分配器、端接电阻器	593
带开放式电缆头的 CANopen 电缆	594
适用于编码器信号 LXM05/LXM15 到 LXM32 的适配器电缆	595
PTO 和 PTI 电缆	596
电机电缆	597
编码器电缆	600
插头	601
外部制动电阻器	602
DC 总线附件	603
扼流	604
外部电源滤波器	605
备件、插头、风扇、盖板	606

调试工具

描述	型号
PC 连接套件，驱动器和 PC 之间的串行连接，USB-A 连接到 RJ45	TCSMCNAM3M002P
Multi-Loader，用于将参数设置复制到 PC 或另一驱动器的设备	VW3A8121
Modbus 电缆，1 m (3.28 ft)，2 x RJ45	VW3A8306R10
Modbus 蓝牙适配器	VW3A8114
外部图形显示终端	VW3A1101

存储卡

描述	型号
存储卡，用于复制参数设置	VW3M8705
25 个存储卡，用于复制参数设置	VW3M8704

其他模块

描述	型号
输入/输出模块 (模块标识 IOM1) , 带压簧端子的附加模拟及数字输入/输出	VW3M3302
带 2 x RJ45 接头的现场总线模块 CANopen (模块标识 CAN)	VW3A3608
带 DE9 D 子接头 (公接头) 的现场总线模块 CANopen (模块标识 CAN)	VW3A3618
带 Open Style 接头 (母接头) 的现场总线模块 CANopen (模块标识 CAN)	VW3A3628
带 DE9 D 子接头 (母接头) 的现场总线模块 Profibus DP (模块标识 PDP)	VW3A3607
带 2 x RJ45 接头的现场总线模块 PROFINET (模块标识 PNT)	VW3M3308
带 Open Style 接头 (母接头) 的现场总线模块 DeviceNet (模块标识 DNT)	VW3M3301
带 2 x RJ45 接头的现场总线模块 EtherNet/IP (模块标识 ETH) 。适用于 EtherNet/IP 和 Modbus-TCP	VW3A3616
带 2 x RJ45 接头的现场总线模块 EtherCAT (模块标识 ECT)	VW3A3601
带 DE9 D 子接头 (母接头) 的编码器模块 RSR (旋转变压器接口)	VW3M3401
带 HD15 D 子接头 (母接头) 的编码器模块 DIG (数字接口)	VW3M3402
带 HD15 D 子接头 (母接头) 的编码器模块 ANA (模拟接口)	VW3M3403

eSM 安全模块

描述	型号
符合 IEC/EN 61800-5-2 的 SOS、SLS、SS1、SS2 标准，具有安全功能的 eSM 安全模块	VW3M3501
用于 eSM 安全模块的电缆，3 m (9.84 ft)；24 芯插头，电缆另一侧开式	VW3M8801R30
用于 eSM 安全模块的电缆，1.5 m (4.92 ft)；2 x 24 芯插头	VW3M8802R15
用于 eSM 安全模块的电缆，3 m (9.84 ft)；2 x 24 芯插头	VW3M8802R30
eSM 安全模块端子适配器，便于控制柜中对多个安全模块的布线。	VW3M8810
带 eSM 端子适配器 INTERLOCK 信号跳线的插头，4 个	VW3M8820

应用铭牌

描述	型号
应用铭牌安装在驱动放大器的上端，大小：38.5 x 13 mm (1.51 x 0.51 in)，50 个	VW3M2501

装配配件

描述	型号
用于 LXM32MD85/C10 的电磁兼容性板	VW3M2106
插入式框架，用于齐平装配 LXM32MD85/C10	VW3M2606

带插头的 CANopen 电缆

描述	型号
CANopen 电缆, 0.3 m (0.98 ft), 2 x RJ45	VW3CANCARR03
CANopen 电缆, 1 m (3.28 ft), 2 x RJ45	VW3CANCARR1
CANopen 电缆, 2 m (6.56 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线	490NTW00002
CANopen 电缆, 5 m (16.4 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线	490NTW00005
CANopen 电缆, 12 m (39.4 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线	490NTW00012
CANopen 电缆, 2 m (6.56 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线, 获得 UL 和 CSA 22.1 认证	490NTW00002U
CANopen 电缆, 5 m (16.4 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线, 获得 UL 和 CSA 22.1 认证	490NTW00005U
CANopen 电缆, 12 m (39.4 ft), 2 x RJ45, 屏蔽电缆, 双绞线, 获得 UL 和 CSA 22.1 认证	490NTW00012U
CANopen 电缆, 1 m (3.28 ft), D9-SUB (母接头) 连接到 RJ45	TCSCCN4F3M1T
CANopen 电缆, 1 m (3.28 ft), 用于将端接电阻器集成到 RJ45 插头中的 D9-SUB (母头)	VW3M3805R010
CANopen 电缆, 3 m (9.84 ft), 用于将端接电阻器集成到 RJ45 插头中的 D9-SUB (母头)	VW3M3805R030
CANopen 电缆, 0.3 m (0.98 ft), 2 x D9-SUB (母接头), LSZH 标准电缆 (依据 IEC 60332-1 测试, 无烟、无卤、阻燃)	TSXCANCADD03
CANopen 电缆, 1 m (3.28 ft), 2 x D9-SUB (母接头), LSZH 标准电缆 (依据 IEC 60332-1 测试, 无烟、无卤、阻燃)	TSXCANCADD1
CANopen 电缆, 3 m (9.84 ft), 2 x D9-SUB (母接头), LSZH 标准电缆 (依据 IEC 60332-1 测试, 无烟、无卤、阻燃)	TSXCANCADD3
CANopen 电缆, 5 m (16.4 ft), 2 x D9-SUB (母接头), LSZH 标准电缆 (依据 IEC 60332-1 测试, 无烟、无卤、阻燃)	TSXCANCADD5
CANopen 电缆, 0.3 m (0.98 ft), 2 x D9-SUB (母接头), 阻燃, 根据 IEC 60332-2 测试, UL 认证	TSXCANCBDD03
CANopen 电缆, 1 m (3.28 ft), 2 x D9-SUB (母接头), 阻燃, 根据 IEC 60332-2 测试, UL 认证	TSXCANCBDD1
CANopen 电缆, 3 m (9.84 ft), 2 x D9-SUB (母接头), 阻燃, 根据 IEC 60332-2 测试, UL 认证	TSXCANCBDD3
CANopen 电缆, 5 m (16.4 ft), 2 x D9-SUB (母接头), 阻燃, 根据 IEC 60332-2 测试, UL 认证	TSXCANCBDD5

CANopen 连接器、分配器、端接电阻器

描述	型号
CANopen 端接电阻器，120 欧姆，集成在 RJ45 插头中	TCSCAR013M120
带 PC 接口的 CANopen 插头，D9-SUB (母接头) 带可更换的终端电阻和额外的 D9-SUB (公接头)，连接总线的一个 PC 上，PC 接口为直式，总线接线 90°直角接头	TSXCANKCDF90TP
CANopen 插头，D9-SUB (母接头)，可更换的终端电阻，90°直角插头	TSXCANKCDF90T
CANopen 插头，D9-SUB (母接头)，可更换的终端电阻，直式	TSXCANKCDF180T
四倍分配器，主线到 4 条分支线，4 x D9-SUB9 (公接头)，带可更换的终端电阻	TSXCANTDM4
二倍分配器，主线在配有附加调试接口的 2 条分支线上，3 x RJ45 (母接头)，带可更换的终端电阻	VW3CANTAP2
CANopen 适配器电缆 D9-SUB 连接到 RJ45，3 m (9.84 ft)	TCSCCN4F3M3T

带开式电缆头的 CANopen 电缆

带开式电缆头的电缆适用于 D-Sub 插头的连接。注意电缆的截面积和所需插头的接口横截面。

描述	型号
CANopen 电缆, 50 m (164 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], LSZH 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 两个电缆头都为开放式	TSXCANCA50
CANopen 电缆, 100 m (328 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], LSZH 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 两个电缆头都为开放式	TSXCANCA100
CANopen 电缆, 300 m (984 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], LSZH 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 两个电缆头都为开放式	TSXCANCA300
CANopen 电缆, 50 m (164 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 阻燃, 根据 IEC 60332-2 进行了测试, UL 认证, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCB50
CANopen 电缆, 100 m (328 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 阻燃, 根据 IEC 60332-2 进行了测试, UL 认证, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCB100
CANopen 电缆, 300 m (984 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 阻燃, 根据 IEC 60332-2 进行了测试, UL 认证, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCB300
CANopen 电缆, 50 m (164 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 柔性 LSZH HD 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 适用于高负荷或灵活安装, 耐油, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCD50
CANopen 电缆, 100 m (328 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 柔性 LSZH HD 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 适用于高负荷或灵活安装, 耐油, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCD100
CANopen 电缆, 300 m (984 ft), [(2 x AWG 22) + (2 x AWG 24)], 柔性 LSZH HD 标准电缆 (低烟, 无烟, 阻燃, 根据 IEC 60332-1 进行了测试), 适用于高负荷或灵活安装, 耐油, 两个电缆头都为开放式	TSXCANCD300

适用于编码器信号 LXM05/LXM15 到 LXM32 的适配器电缆

描述	型号
由编码器适配电缆 Molex 12 芯 (LXM05) 到 RJ45 10 芯 (LXM32) , 1 m (3.28 ft)	VW3M8111R10
由编码器适配电缆 D15-SUB (LXM15) 到 RJ45 10 芯 (LXM32) , 1 m (3.28 ft)	VW3M8112R10

PTO 和 PTI 电缆

描述	型号
信号电缆 2 x RJ45 , PTO 到 PTI , 0.3 m (0.98 ft)	VW3M8502R03
信号电缆 2 x RJ45 , PTO 到 PTI , 1.5 m (4.92 ft)	VW3M8502R15
信号电缆 1 x RJ45 , 电缆另一侧开式 , 适用于控制柜内的 PTI 连接 , 3 m (9.84 ft)	VW3M8223R30

电机电缆

电机电缆 1.0 mm²

描述	型号
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头Y-TEC, 电缆尾端无插头	VW3M5100R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头Y-TEC, 电缆尾端无插头	VW3M5100R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头Y-TEC, 电缆尾端无插头	VW3M5100R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头Y-TEC, 电缆尾端无插头	VW3M5100R150
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头Y-TEC, 电缆尾端无插头	VW3M5100R250
电机电缆 100 m (328 ft), (4 x 1.0 mm ² + 2 x (2 x 0.75 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5300R1000

电机电缆 1.5 mm²

描述	型号
电机电缆1.5 m (4.92 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R15
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R150
电机电缆20 m (65.6 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R200
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R500
电机电缆75 m (246 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5101R750
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5301R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5301R500
电机电缆100 m (328 ft), (4 x 1.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5301R1000

电机电缆 2.5 mm²

描述	型号
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R150

描述	型号
电机电缆20 m (65.6 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R200
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R500
电机电缆75 m (246 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M23, 电缆尾端无插头	VW3M5102R750
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5302R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5302R500
电机电缆100 m (328 ft), (4 x 2.5 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5302R1000

电机电缆 4 mm²

描述	型号
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R150
电机电缆20 m (65.6 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R200
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R500
电机电缆75 m (246 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5103R750
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5303R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5303R500
电机电缆100 m (328 ft), (4 x 4 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5303R1000

电机电缆 6 mm²

描述	型号
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R150
电机电缆20 m (65.6 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R200
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R500

描述	型号
电机电缆75 m (246 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5105R750
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5305R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5305R500
电机电缆100 m (328 ft), (4 x 6 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5305R1000

电机电缆 10 mm²

描述	型号
电机电缆3 m (9.84 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R30
电机电缆5 m (16.4 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R50
电机电缆10 m (32.8 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R100
电机电缆15 m (49.2 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R150
电机电缆20 m (65.6 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R200
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R500
电机电缆75 m (246 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电机侧8极圆形插头M40, 电缆尾端无插头	VW3M5104R750
电机电缆25 m (82 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5304R250
电机电缆50 m (164 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5304R500
电机电缆100 m (328 ft), (4 x 10 mm ² + (2 x 1 mm ²)) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M5304R1000

编码器电缆

描述	型号
编码器电缆3 m (9.84 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头Y-TEC, 设备端10极插头RJ45	VW3M8100R30
编码器电缆5 m (16.4 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头Y-TEC, 设备端10极插头RJ45	VW3M8100R50
编码器电缆10 m (32.8 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头Y-TEC, 设备端10极插头RJ45	VW3M8100R100
编码器电缆15 m (49.2 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头Y-TEC, 设备端10极插头RJ45	VW3M8100R150
编码器电缆25 m (82 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头Y-TEC, 设备端10极插头RJ45	VW3M8100R250
编码器电缆1.5 m (4.92 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R15
编码器电缆3 m (9.84 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R30
编码器电缆5 m (16.4 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R50
编码器电缆10 m (32.8 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R100
编码器电缆15 m (49.2 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R150
编码器电缆20 m (65.6 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R200
编码器电缆25 m (82 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R250
编码器电缆50 m (164 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R500
编码器电缆75 m (246 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电机侧12极圆形插头M23, 设备端10极插头RJ45	VW3M8102R750
编码器电缆25 m (82 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M8222R250
编码器电缆50 m (164 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M8222R500
编码器电缆100 m (328 ft), (3 x 2 x 0.14 mm ² + 2 x 0.34 mm ²) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M8222R1000
D9-SUB (公接头) 插头, 用于旋转变压器编码模块	AEOCON011
编码器电缆100 m (328 ft), (5 x 2 x 0.25 mm ² + 2 x 0.5 mm ²) 已屏蔽; 电缆两端无插头	VW3M8221R1000
编码器电缆, 1 m (3.28 ft), 已屏蔽; HD15 D-SUB (公接头); 电缆另一侧开式	VW3M4701

插头

描述	型号
电机电缆插头, 电机侧 Y-TEC, 1 mm ² , 5 个	VW3M8219
电机电缆插头, 电机侧 M23, 1.5 ... 2.5 mm ² , 5 个	VW3M8215
电机电缆插头, 电机侧 M40, 4 mm ² , 5 个	VW3M8217
电机电缆插头, 电机侧 M40, 6...10 mm ² , 5 个	VW3M8218
编码器电缆插头, 电机侧 Y-TEC, 5 个	VW3M8220
编码器电缆插头, 电机侧 M23, 5 个	VW3M8214
编码器电缆插头, 驱动放大器侧 RJ45 (10 芯), 5 个	VW3M2208

需配置的工具可直接向制造商购买。

- 电源插头 Y-TEC 压线钳 :
Intercontec C0.201.00 或 C0.235.00
www.intercontec.com
- 电源插头 M23/M40 压线钳 :
Coninvers SF-Z0025、SF-Z0026
www.coninvers.com
- 编码器连接器 Y-TEC 压线钳 :
Intercontec C0.201.00 或 C0.235.00
www.intercontec.com
- 编码器连接器 M23 压线钳 :
Coninvers RC-Z2514
www.coninvers.com
- 10 极编码器连接器 RJ45 压线钳 :
Yamaichi Y-ConTool-11, Y-ConTool-20, Y-ConTool-30
www.yamaichi.com

外部制动电阻器

描述	型号
IP65 制动电阻；10 Ω；最大持续功率 400 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7601R07
IP65 制动电阻；10 Ω；最大持续功率 400 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7601R20
IP65 制动电阻；10 Ω；最大持续功率 400 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7601R30
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 100 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7602R07
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 100 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7602R20
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 100 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7602R30
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 200 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7603R07
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 200 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7603R20
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 200 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7603R30
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 400 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7604R07
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 400 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7604R20
IP65 制动电阻；27 Ω；最大持续功率 400 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7604R30
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 100 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7605R07
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 100 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7605R20
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 100 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7605R30
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 200 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7606R07
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 200 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7606R20
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 200 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7606R30
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 400 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7607R07
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 400 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7607R20
IP65 制动电阻；72 Ω；最大持续功率 400 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)	VW3A7607R30
IP65 制动电阻；100 Ω；最大持续功率 100 W；0.75 m (2.46 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7608R07
IP65 制动电阻；100 Ω；最大持续功率 100 W；2 m (6.56 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7608R20
IP65 制动电阻；100 Ω；最大持续功率 100 W；3 m (9.84 ft) 连接电缆；2.1 mm ² (AWG 14)，UL 认证	VW3A7608R30
IP20 级制动电阻器；15 Ω，最大持续功率 1000 W；M6 端子，UL	VW3A7704
IP20 级制动电阻器；10 Ω，最大持续功率 1000 W；M6 端子，UL	VW3A7705

DC 总线附件

描述	型号
DC 总线连接电缆, 0.1 m (0.33 ft), 2 * 6 mm ² (2 * AWG 10), 组合电缆, 5 个	VW3M7101R01
DC 总线连接电缆, 15 m (49.2 ft), 2 * 6 mm ² (2 * AWG 10), 双绞线, 已屏蔽	VW3M7102R150
DC总线插头套件, 连接器外壳和3 ... 6 mm ² (AWG 12 ... 10) 的压接, 10 件	VW3M2207

要制备插头套件的压接针子, 必须使用压线钳。制造商:

Tyco Electronics, Heavy Head Hand Tool, Tool Pt. No 180250

扼流

描述	型号
单相扼流圈 ; 50-60 Hz ; 7 A ; 5 mH ; IP00	VZ1L007UM50
单相扼流圈 ; 50-60 Hz ; 18 A ; 2 mH ; IP00	VZ1L018UM20
三相扼流圈 ; 50-60 Hz ; 16 A ; 2 mH ; IP00	VW3A4553
三相扼流圈 ; 50-30 Hz ; 60 A ; 1 mH ; IP00	VW3A4554
三相扼流圈 ; 50-60 Hz ; 60 A ; 0.5 mH ; IP00	VW3A4555

外部电源滤波器

描述	型号
单相电源滤波器 ; 9 A ; 115/230 Vac	VW3A4420
单相电源滤波器 ; 16 A ; 115/230 Vac	VW3A4421
三相电源滤波器 ; 15 A ; 208/400/480 Vac	VW3A4422
三相电源滤波器 ; 25 A ; 208/400/480 Vac	VW3A4423
三相电源滤波器 ; 47 A ; 208/400/480 Vac	VW3A4424

备件、插头、风扇、盖板

描述	型号
插头套件 LXM32M : 3 x AC 主电源 (230/400 Vac) , 1 x 控制电源 , 2 x 数字输入 / 输出 (6 针脚) , 2 x 电机 (10 A / 24 A) , 1 x 抱闸	VW3M2203
模块推入盖板, 作为损坏/丢失的盖板备件, 10 件	VW3M2405
风扇套件 40 x 40 mm (1.57 x 1.57 in), 塑料外壳, 带连接电缆	VW3M2401
风扇套件 60 x 60 mm (2.36 x 2.36 in), 塑料外壳, 带连接电缆	VW3M2402
风扇套件 80 x 80 mm (3.15 x 3.15 in), 塑料外壳, 带连接电缆	VW3M2403

第13章

售后服务、维护与废弃物处理

本章包含了哪些内容？

本章包含了以下主题：

主题	页
服务地址	608
维护	609
更换产品	610
更换电机	611
发运、仓储、废弃处理	612

服务地址

Schneider Electric Automation GmbH

Schneiderplatz 1
97828 Marktheidenfeld, 德国
电话: +49 (0) 9391 / 606 - 0
传真: +49 (0) 9391 / 606 - 4000
电子邮箱: info-marktheidenfeld@schneider-electric.com
网站: <http://www.schneider-electric.com>

Machine Solutions 服务

Schneiderplatz 1
97828 Marktheidenfeld, 德国
电话: +49 (0) 9391 / 606 - 3265
传真: +49 (0) 9391 / 606 - 3340
电子邮箱: automation.support.de@schneider-electric.com
网站: <http://www.schneider-electric.com>

其它联系地址

在主页上您能找到其它联系地址:
<http://www.schneider-electric.com>

维护

维护计划

定期检查产品是否脏污或损坏。

只能由制造商进行维修。如擅自改造电机，本公司概不承担任何保证和责任。

在使用传动系统执行作业之前，注意安装和调试章节中有关预防措施和操作方法的信息。

请将下述要点记录在机器的维护计划中。

接口和固定部位

- 定期检查所有连接的电缆和连接器是否损坏。及时更换损坏电缆。
- 检查输出部件的固定情况。
- 用给定的扭矩旋紧所有机械和电气螺栓连接。

安全功能 STO 的使用寿命

安全功能 STO 的使用寿命设计为 20 年。在达到这个时间之后，安全功能的数据将失效。可通过产品铭牌上给出的 DOM 值加上 20 年计算出有效期限。

- 请将该期限记录在设备维护计划中。
此日期后，切勿使用该安全功能。

示例：

产品铭牌上的 DOM 以 DD.MM.YY 格式示出，例如 31.12.16。（2016 年 12 月 31 日）。这就意味着：在 2036 年 12 月 31 日后，切勿使用该安全功能。

更换产品

不合适的参数值或数据可能引起意外运动、触发信号、损坏部件以及使监测功能禁用。某些参数值或数据仅在重启后才能启用。

警告

意外动作

- 仅当操作区域内没有人员或障碍物时才启动系统。
- 切勿通过不确定的参数值或数据操作传动系统。
- 在充分理解参数以及修改所造成的所有影响之前，切勿修改参数值。
- 请在更改后执行重启并检查所保存的运行数据和/或更改后的参数值。
- 调试驱动器、升级驱动器或修改驱动器操作时，对所有运行状态和潜在的错误情形进行仔细测试。
- 在更换了产品以及对参数值和/或其他运行数据进行了修改之后，应进行功能检查。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

更换设备时的操作程序。

- 保存所有参数设置。保存时使用存储卡，或使用电脑上的调试软件储存数据，参见章节参数管理 (参见第 179 页)。
- 关闭所有电源电压。确定不再有电压存在 (安全提示)。
- 请标记所有接口并拆除所有连接电缆 (松开连接器锁止装置)。
- 拆下产品。
- 记录产品铭牌上的铭牌和系列号，以备将来识别之用。
- 按照安装 (参见第 89 页)一章中的说明安装本新产品。
- 如果需要安装的产品已经在别处运行，则必须在调试前恢复出厂设置。
- 按照调试 (参见第 125 页)一章执行调试。

更换电机

驱动系统可能会因使用未经批准的驱动放大器和电机组合而意外运动。即使电机接口和编码器接口的插头在机械方面匹配，也并不表示电机被允许使用。

警告

意外运动

仅使用允许的驱动放大器和电机组合。

不遵循上述说明可能导致人员伤亡或设备损坏。

- 关闭所有电源电压。确定不再有电压存在（安全提示）。
- 标记好所有连接，然后拆下产品。
- 记录产品铭牌上的铭牌和系列号，以备将来识别之用。
- 按照安装（参见第 89 页）一章中的说明安装本新产品。

将所连接的电机更换成另外一种电机时，应重新读取电机数据记录。如果设备识别出另一种电机类型，将会重新计算控制回路参数，并显示 *Note* 在 HMI 上。详细信息参见章节确认更换电机（参见第 400 页）。

更换后，还必须重新设置编码器参数，请见章节编码器参数值设置（参见第 158 页）。

在编码器 2（插件）上使用电机编码器时，将不识别电机的更换。请注意编码器手册中的提示。

仅临时更改电机型号

如果要在本设备上临时使用新电机型号，请按下 HMI 上的按键 ESC。

新计算出的控制回路参数不会保存在 EEPROM 之中。这样就可使用之前所保存的控制回路参数重新运行原来的电机。

永久改变电机型号

如果想在该设备上连续操作这类电机，按 HMI 上的导航按钮。

新计算出的控制回路参数会保存在 EEPROM 之中。

也请参见章节确认电机的更换（参见第 400 页）。

发运、仓储、废弃处理

发运

仅可在采取防撞击措施之后运输本产品。应尽可能使用原包装进行发运。

仓储

请只在规定允许的环境条件下储存本产品。

应采取防尘、防污染措施。

废弃处理

本产品采用不同材料制成，这些材料均可重复利用。请依照当地相关规定处理本产品。

通过 <http://www.schneider-electric.com/green-premium> 可查阅关于环保的信息和文件（依据 ISO 14025），例如：

- EoLi (Product End-of-Life Instructions)
- PEP (Product Environmental Profile)



PELV	保护性超低电压，带隔离的低电压。有关更多信息：IEC 60364-4-41
传动系统	由控制器、驱动放大器和电机组成的系统。
出厂设置	产品装运时的设置。
参数	可由用户（在某种程度上）读取和设置的设备数据和值。
安全功能	标准 IEC 61800-5-2 中定义了安全功能（例如 Safe Torque Off (STO)、Safe Operating Stop (SOS) 或 Safe Stop 1 (SS1)）。布线正确时，安全功能满足 IEC 61800-5-2 中规定的要求。
实际值	在控制技术中，实际值是指调节变量在规定时间点的值（比如实际速度、实际转矩、实际位置）。实际值是为达到所需额定值，调节器使用的输入变量（测得的值）。
应用单位	用户可以通过参数设定其与电机运动关系的单位。
快速停止	当识别出故障时或者通过指令来迅速使运动延迟的功能。
持续	参数值是否持久保持的标志，即在关闭设备电源之后可保存于存储器之中。
故障	检测到的（计算得到的、测量的或传送的）值或状态与指定的或理论上正确的值或状态之间存在的偏差。
故障级别	故障类别分组。将故障划分为不同种类有利于对不同故障做出针对性处理，例如根据故障严重程度分类。
标志脉冲	用来对电机中的转子进行基准点定位的编码器信号。转子每转一圈，编码器就会发送一个标志脉冲。
比例系数	该系数所指的是某个系统单位与应用单位之间的关系。
监测功能	监控功能（例如，通过测量来）连续或循环地获取值，检查这些值是否在允许的限制范围内。监控功能用于错误检测。监控功能不是安全功能。
系统单位	可放置电机的输出级的精度。内部位置单位以增量来指定。
编码器	将测得的距离或角度转换成电信号的传感器。该信号被驱动器评估，以确定轴（转子）或驱动装置的实际位置。
脉冲/方向信号	具有可变脉冲频率的数字信号，可通过独立的信号线输出位置和运动方向的变化。
输出级	输出级控制电机。输出级产生用于基于来自控制器的运动信号控制电机的电流。
运动方向	根据 IEC 61800-7-204 电机转动时的转动方向定义如下：如果从电机轴的正面看去，电机轴以顺时针方向旋转的方向就是正向。
防护等级	防护等级是电气设备的标准规范，它描述了针对异物和水进入的防护（例如，IP 20）。
限位开关	指示超出允许行程范围的超程的开关。
CCW	Counter Clockwise.

CW	Clockwise.
DC总线	为输出级用能量（直流电压）供电的电路。
DOM	Date of manufacturing: 产品铭牌上将以日月年格式注明产品制造日期。例如： 31.12.11 即为 2011 年 12 月 31 日 31.12.2011 即为 2011 年 12 月 31 日
Electronic Gear	基于输入速度和可调传动系数的值计算电机运动的新输出速度；由驱动系统计算。
EMC	电磁兼容性
Fault	Fault 为运行状态。如果监控功能检测到错误，则触发切换成此运行状态，具体则取决于错误类别。退出该运行状态需要"Fault Reset"或关闭和重新打开。在此之前，必须排除所检测到的错误的原因。更多信息见相关标准，如 IEC 61800-7、ODVA Common Industrial Protocol (CIP)。
Fault Reset	用于退出“故障”运行状态的功能。在使用此功能之前，必须排除所检测到的错误的原因。
FI	故障电流保护开关（RCD Residual current device）。
I/O	输入/输出
I2t 监测	预防性温度监测。根据电机电流预先算出设备组件的预期加热温度。当超过极限值时，驱动装置就会减小电机电流。
Inc	增量
NMT	网络管理（NMT），CANopen 通讯协议的一部分，作用是初始化网络与设备，用来起动、停止、监测设备
Node Guarding	监控接口处从站的连接上是否存在循环数据传输。
rms	电压均方根值（ V_{rms} ）或电流均方根值（ A_{rms} ）；是均方根值的简称
RS485	符合 EIA-485 的现场总线接口，它允许与多个设备进行串行数据通讯。



- A/B 信号功能, 42
CTRL_KFAcc, 506
CW/CCW 信号功能, 44
P/D 信号功能, 43
PWM 频率输出级, 27
usr_a, 203
usr_p, 203
usr_v, 203
人员资格, 9
仓储, 612
允许使用的电机, 27
内部制动电阻器, 45
制动电阻, 45, 75
参数 _AccessInfo, 454
参数 _actionStatus, 384, 454
参数 _AT_J, 167, 454
参数 _AT_M_friction, 167, 454
参数 _AT_M_load, 167, 455
参数 _AT_progress, 166, 455
参数 _AT_state, 166, 455
参数 _CanDiag, 455
参数 _Cap1CntFall, 352, 455
参数 _Cap1CntRise, 351, 455
参数 _Cap1Count, 455
参数 _Cap1CountCons, 348, 456
参数 _Cap1Pos, 456
参数 _Cap1PosCons, 348, 456
参数 _Cap1PosFallEdge, 351, 456
参数 _Cap1PosRisEdge, 351, 456
参数 _Cap2CntFall, 352, 456
参数 _Cap2CntRise, 352, 456
参数 _Cap2Count, 457
参数 _Cap2CountCons, 349, 457
参数 _Cap2Pos, 457
参数 _Cap2PosCons, 349, 457
参数 _Cap2PosFallEdge, 352, 457
参数 _Cap2PosRisEdge, 352, 457
参数 _Cap3Count, 457
参数 _Cap3CountCons, 349, 458
参数 _Cap3Pos, 458
参数 _Cap3PosCons, 349, 458
参数 _CapEventCounters, 352, 458
参数 _CapStatus, 348, 458
参数 _Cond_State4, 458
参数 _CTRL_ActParSet, 170, 234, 459
参数 _CTRL_KPid, 459
参数 _CTRL_KPiq, 459
参数 _CTRL_TNid, 459
参数 _CTRL_TNiq, 459
参数 _DataError, 459
参数 _DataErrorInfo, 459
参数 _DCOMopmd_act, 460
参数 _DCOMstatus, 384, 409, 460
参数 _DEV_T_current, 460
参数 _DPL_BitShiftRefA16, 460
参数 _DPL_driveInput, 460
参数 _DPL_driveStat, 461
参数 _DPL_mfStat, 461
参数 _DPL_motionStat, 385, 461
参数 _ECATaddress, 461
参数 _ECATslavestate, 461
参数 _ENC_AmplMax, 461
参数 _ENC_AmplMean, 462
参数 _ENC_AmplMin, 462
参数 _ENC_AmplVal, 462
参数 _Enc2Cos, 462
参数 _Enc2Sin, 462
参数 _ERR_class, 413, 462
参数 _ERR_DCbus, 414, 462
参数 _ERR_enable_cycl, 415, 463
参数 _ERR_enable_time, 415, 463
参数 _ERR_motor_l, 414, 463
参数 _ERR_motor_v, 415, 463
参数 _ERR_number, 413, 463
参数 _ERR_powerOn, 414, 463
参数 _ERR_qual, 414, 463
参数 _ERR_temp_dev, 414, 464
参数 _ERR_temp_ps, 414, 464
参数 _ERR_time, 414, 464
参数 _ErrNumFbParSvc, 464
参数 _eSM_funct, 464
参数 _eSM_LI_act, 464
参数 _eSM_LI_mask, 465
参数 _eSM_LO_act, 465
参数 _eSM_state, 465
参数 _eSMVer, 465
参数 _EthFdrError, 465
参数 _EthFdrStatus, 466
参数 _EthIPFdr1, 466
参数 _EthIPFdr2, 466
参数 _EthIPFdr3, 466
参数 _EthIPFdr4, 466
参数 _EthIPgateAct1, 466
参数 _EthIPgateAct2, 467
参数 _EthIPgateAct3, 467
参数 _EthIPgateAct4, 467
参数 _EthIPmaskAct1, 467
参数 _EthIPmaskAct2, 467
参数 _EthIPmaskAct3, 467
参数 _EthIPmaskAct4, 468
参数 _EthIPmoduleAct1, 468
参数 _EthIPmoduleAct2, 468
参数 _EthIPmoduleAct3, 468
参数 _EthIPmoduleAct4, 468
参数 _EthMAC1, 468
参数 _EthMAC2, 469
参数 _EthMAC3, 469
参数 _EthMAC4, 469
参数 _EthMAC5, 469
参数 _EthMAC6, 469
参数 _fwNoSlot1, 469
参数 _fwNoSlot2, 470
参数 _fwNoSlot3, 470
参数 _fwNoSlot3Boot, 470
参数 _fwNoSlot3FPGA, 470
参数 _fwRevSlot1, 470
参数 _fwRevSlot2, 470
参数 _fwRevSlot3, 471
参数 _fwRevSlot3Boot, 471
参数 _fwRevSlot3FPGA, 471

- 参数 _fwVersSlot1, 471
参数 _fwVersSlot2, 471
参数 _fwVersSlot3, 471
参数 _fwVersSlot3Boot, 472
参数 _fwVersSlot3FPGA, 472
参数 _GEAR_p_diff, 472
参数 _HMdisREFtoIDX, 310, 472
参数 _HMdisREFtoIDX_usr, 310, 472
参数 _hwVersCPU, 472
参数 _hwVersPS, 472
参数 _hwVersSlot1, 473
参数 _hwVersSlot2, 473
参数 _hwVersSlot3, 473
参数 _l_act, 473
参数 _ld_act_rms, 473
参数 _ld_ref_rms, 473
参数 _lmax_act, 473
参数 _lmax_system, 474
参数 _Inc_ENC2Raw, 474
参数 _InvalidParam, 474
参数 _IO_act, 151, 474
参数 _IO_DI_act, 151, 474
参数 _IO_DQ_act, 151, 474
参数 _IO_STO_act, 151, 475
参数 _IOdataMtoS01, 475
参数 _IOdataStoM01, 475
参数 _IOM1_AI11_act, 475
参数 _IOM1_AI12_act, 475
参数 _IOM1_AQ11_ref, 475
参数 _IOM1_AQ12_ref, 476
参数 _IOM1_DI_act, 476
参数 _IOM1_DQ_act, 476
参数 _IomappingMtoS01, 476
参数 _IomappingStoM01, 476
参数 _IPAddressAct1, 476
参数 _IPAddressAct2, 477
参数 _IPAddressAct3, 477
参数 _IPAddressAct4, 477
参数 _IPgateAct1, 477
参数 _IPgateAct2, 477
参数 _IPgateAct3, 477
参数 _IPgateAct4, 477
参数 _IPmaskAct1, 478
参数 _IPmaskAct2, 478
参数 _IPmaskAct3, 478
参数 _IPmaskAct4, 478
参数 _lq_act_rms, 478
参数 _lq_ref_rms, 478
参数 _LastError, 412, 478
参数 _LastError_Qual, 479
参数 _LastWarning, 412, 479
参数 _M_BRK_T_apply, 479
参数 _M_BRK_T_release, 479
参数 _M_Enc_Cosine, 479
参数 _M_Enc_Sine, 479
参数 _M_Encoder, 480
参数 _M_HoldingBrake, 480
参数 _M_I_0, 480
参数 _M_I_max, 480
参数 _M_I_nom, 480
参数 _M_I2t, 480
参数 _M_Jrot, 480
参数 _M_kE, 481
参数 _M_L_d, 481
参数 _M_L_q, 481
参数 _M_load, 390, 481
参数 _M_M_0, 481
参数 _M_M_max, 481
参数 _M_M_nom, 481
参数 _M_maxoverload, 391, 482
参数 _M_n_max, 482
参数 _M_n_nom, 482
参数 _M_overload, 391, 482
参数 _M_Polepair, 482
参数 _M_PolePairPitch, 482
参数 _M_R_UV, 482
参数 _M_T_current, 389, 483
参数 _M_T_max, 389, 483
参数 _M_Type, 483
参数 _M_U_max, 483
参数 _M_U_nom, 483
参数 _ManuSdoAbort, 483
参数 _ModeError, 483
参数 _ModeErrorInfo, 484
参数 _ModuleSlot1, 484
参数 _ModuleSlot2, 484
参数 _ModuleSlot3, 484
参数 _MSM_avail_ds, 484
参数 _MSM_error_field, 327, 484
参数 _MSM_error_num, 327, 485
参数 _MSM_used_data_sets, 485
参数 _MSMactNum, 485
参数 _MSMnextNum, 485
参数 _MSMNumFinish, 327, 485
参数 _n_act, 485
参数 _n_act_ENC1, 485
参数 _n_act_ENC2, 486
参数 _n_ref, 486
参数 _OFSp_act, 486
参数 _OpHours, 486
参数 _p_absENC, 158, 486
参数 _p_absmodulo, 486
参数 _p_act, 303, 486
参数 _p_act_ENC1, 486
参数 _p_act_ENC1_int, 487
参数 _p_act_ENC2, 487
参数 _p_act_ENC2_int, 487
参数 _p_act_int, 487
参数 _p_addGEAR, 487
参数 _p_dif, 487
参数 _p_dif_load, 363, 487
参数 _p_dif_load_peak, 364, 488
参数 _p_dif_load_peak_usr, 363, 488
参数 _p_dif_load_usr, 363, 488
参数 _p_dif_usr, 488
参数 _p_DifENC1toENC2, 488
参数 _p_PTI_act, 488
参数 _p_ref, 488
参数 _p_ref_int, 489
参数 _PAR_ScalingError, 489
参数 _PAR_ScalingState, 489
参数 _PBbaud, 489
参数 _PBprofile, 489
参数 _PntMAC1, 490
参数 _PntMAC2, 490
参数 _PntMAC3, 490
参数 _PntMAC4, 490
参数 _PntMAC5, 490
参数 _PntMAC6, 490
参数 _PntProfile, 491

- 参数 _PosRegStatus, 373, 491
 参数 _Power_act, 491
 参数 _Power_mean, 491
 参数 _pref_acc, 491
 参数 _pref_v, 491
 参数 _prgNoDEV, 491
 参数 _prgRevDEV, 491
 参数 _prgVerDEV, 492
 参数 _PS_I_max, 492
 参数 _PS_I_nom, 492
 参数 _PS_load, 390, 492
 参数 _PS_maxoverload, 391, 492
 参数 _PS_overload, 391, 492
 参数 _PS_overload_cte, 492
 参数 _PS_overload_l2t, 493
 参数 _PS_overload_psq, 493
 参数 _PS_T_current, 388, 493
 参数 _PS_T_max, 388, 493
 参数 _PS_T_warn, 388, 493
 参数 _PS_U_maxDC, 493
 参数 _PS_U_minDC, 493
 参数 _PS_U_minStopDC, 494
 参数 _PT_max_val, 494
 参数 _RAMP_p_act, 494
 参数 _RAMP_p_target, 494
 参数 _RAMP_v_act, 494
 参数 _RAMP_v_target, 494
 参数 _RES_load, 390, 494
 参数 _RES_maxoverload, 391, 495
 参数 _RES_overload, 391, 495
 参数 _RESint_P, 495
 参数 _RESint_R, 495
 参数 _RMAC_DetailStatus, 354, 495
 参数 _RMAC_Status, 354, 495
 参数 _ScalePOSmax, 495
 参数 _ScaleRAMPmax, 496
 参数 _ScaleVELmax, 496
 参数 _SigActive, 496
 参数 _SigLatched, 411, 496
 参数 _SuppDriveModes, 497
 参数 _TouchProbeStat, 351, 497
 参数 _tq_act, 497
 参数 _Ud_ref, 497
 参数 _UDC_act, 497
 参数 _Udq_ref, 497
 参数 _Uq_ref, 497
 参数 _v_act, 498
 参数 _v_act_ENC1, 498
 参数 _v_act_ENC2, 498
 参数 _v_dif_usr, 366, 498
 参数 _v_PTI_act, 498
 参数 _v_ref, 498
 参数 _Vmax_act, 498
 参数 _VoltUtil, 499
 参数 _WarnActive, 499
 参数 _WarnLatched, 410, 499
 参数 AbsHomeRequest, 499
 参数 AccessExcl, 500
 参数 AccessLock, 187, 500
 参数 AT_dir, 165, 500
 参数 AT_dis, 165, 500
 参数 AT_dis_usr, 165, 500
 参数 AT_mechanical, 165, 500
 参数 AT_n_ref, 501
 参数 AT_start, 165, 501
 参数 AT_v_ref, 501
 参数 AT_wait, 167, 501
 参数 BLSH_Mode, 357, 501
 参数 BLSH_Position, 356, 501
 参数 BLSH_Time, 357, 501
 参数 BRK_AddT_apply, 155, 502
 参数 BRK_AddT_release, 154, 502
 参数 BRK_release, 156, 502
 参数 CANaddress, 502
 参数 CANbaud, 502
 参数 CANpdo1Event, 502
 参数 CANpdo2Event, 502
 参数 CANpdo3Event, 503
 参数 CANpdo4Event, 503
 参数 Cap1Activate, 347, 503
 参数 Cap1Config, 347, 503
 参数 Cap1Source, 346, 503
 参数 Cap2Activate, 347, 503
 参数 Cap2Config, 347, 503
 参数 Cap2Source, 346, 503
 参数 Cap3Activate, 348, 504
 参数 Cap3Config, 347, 504
 参数 Cap3Source, 346, 504
 参数 CLSET_p_DiffWin, 237, 504
 参数 CLSET_p_DiffWin_usr, 237, 504
 参数 CLSET_ParSwiCond, 236, 505
 参数 CLSET_v_Threshold, 237, 505
 参数 CLSET_winTime, 237, 505
 参数 CTRL_GlobGain, 166, 506
 参数 CTRL_I_max, 148, 506
 参数 CTRL_I_max_fw, 506
 参数 CTRL_ParChgTime, 170, 237, 506
 参数 CTRL_ParSetCopy, 238, 507
 参数 CTRL_PwrUpParSet, 234, 507
 参数 CTRL_SelParSet, 170, 234, 507
 参数 CTRL_SmoothCurr, 507
 参数 CTRL_SpdFric, 507
 参数 CTRL_TAUinact, 507
 参数 CTRL_v_max, 149, 507
 参数 CTRL_VelObsActiv, 508
 参数 CTRL_VelObsDyn, 508
 参数 CTRL_VelObsInert, 508
 参数 CTRL_vPIDDPart, 508
 参数 CTRL_vPIDDTime, 508
 参数 CTRL1_KFPp, 240, 508
 参数 CTRL1_Kfric, 242, 508
 参数 CTRL1_KPn, 172, 240, 509
 参数 CTRL1_KPp, 177, 240, 509
 参数 CTRL1_Nf1bandw, 241, 509
 参数 CTRL1_Nf1damp, 240, 509
 参数 CTRL1_Nf1freq, 241, 509
 参数 CTRL1_Nf2bandw, 241, 509
 参数 CTRL1_Nf2damp, 241, 509
 参数 CTRL1_Nf2freq, 241, 509
 参数 CTRL1_Osupdamp, 241, 510
 参数 CTRL1_Osupdelay, 242, 510
 参数 CTRL1_TAUiref, 240, 510
 参数 CTRL1_TAUinref, 173, 240, 510
 参数 CTRL1_TNn, 172, 175, 240, 510
 参数 CTRL2_KFPp, 243, 510
 参数 CTRL2_Kfric, 244, 510
 参数 CTRL2_KPn, 172, 243, 510
 参数 CTRL2_KPp, 177, 243, 511
 参数 CTRL2_Nf1bandw, 244, 511
 参数 CTRL2_Nf1damp, 243, 511

- 参数 CTRL2_Nf1freq, 244, 511
参数 CTRL2_Nf2bandw, 244, 511
参数 CTRL2_Nf2damp, 244, 511
参数 CTRL2_Nf2freq, 244, 511
参数 CTRL2_Osupdamp, 244, 511
参数 CTRL2_Osupdelay, 244, 512
参数 CTRL2_TAUiref, 243, 512
参数 CTRL2_TAUunref, 173, 243, 512
参数 CTRL2_TNn, 172, 175, 243, 512
参数 DCbus_compat, 512
参数 DCOMcontrol, 512
参数 DCOMopmode, 513
参数 DEVcmdinterf, 188, 513
参数 DI_0_Debounce, 222, 513
参数 DI_1_Debounce, 222, 513
参数 DI_2_Debounce, 222, 513
参数 DI_3_Debounce, 222, 513
参数 DI_4_Debounce, 223, 514
参数 DI_5_Debounce, 223, 514
参数 DPL_Activate, 514
参数 DPL_dmControl, 514
参数 DPL_intLim, 385, 514
参数 DPL_RefA16, 514
参数 DPL_RefA32, 515
参数 DPL_RefB32, 515
参数 DplParChCheckDataTyp, 515
参数 DS402compatib, 515
参数 DS402intLim, 386, 515
参数 DSM_ShutDownOption, 251, 515
参数 DVNaddress, 516
参数 DVNbaud, 516
参数 DVNbuspower, 516
参数 DVNioDataIn, 516
参数 DVNioDataOut, 516
参数 ECAT2ndaddress, 516
参数 ENC_abs_source, 516
参数 ENC_ModeOfMaEnc, 517
参数 ENC1_adjustment, 159, 517
参数 ENC2_adjustment, 160, 517
参数 ENC2_type, 518
参数 ENC2_usage, 518
参数 ENCAnaPowSupply, 518
参数 ENCDigABIMaxFreq, 518
参数 ENCDigABImaxlx, 518
参数 ENCDigBISSCoding, 519
参数 ENCDigBISSResMul, 519
参数 ENCDigBISSResSgl, 519
参数 ENCDigLinBitsUsed, 519
参数 ENCDigPowSupply, 519
参数 ENCDigResMulUsed, 519
参数 ENCDigSSICoding, 519
参数 ENCDigSSILinAdd, 520
参数 ENCDigSSILinRes, 520
参数 ENCDigSSIMaxFreq, 520
参数 ENCDigSSIResMult, 520
参数 ENCDigSSIResSgl, 520
参数 ENCSinCosMaxlx, 520
参数 ERR_clear, 415, 520
参数 ERR_reset, 415, 521
参数 ErrorResp_bit_DE, 521
参数 ErrorResp_bit_ME, 521
参数 ErrorResp_Flt_AC, 393, 521
参数 ErrorResp_I2tRES, 521
参数 ErrorResp_p_dif, 365, 521
参数 ErrorResp_PDifEncM, 521
参数 ErrorResp_QuasiAbs, 522
参数 ErrorResp_v_dif, 367, 522
参数 ESIM_HighResolution, 227, 522
参数 ESIM_PhaseShift, 227, 522
参数 ESIM_scale, 226, 522
参数 eSM_BaseSetting, 522
参数 eSM_dec_NC, 523
参数 eSM_dec_Qstop, 523
参数 eSM_disable, 523
参数 eSM_FuncAUXOUT1, 523
参数 eSM_FuncAUXOUT2, 524
参数 eSM_FuncSwitches, 524
参数 eSM_LO_mask, 524
参数 eSM_SLSnegDirS, 524
参数 eSM_t_NCDel, 524
参数 eSM_t_Relay, 525
参数 eSM_v_maxAuto, 525
参数 eSM_v_maxSetup, 525
参数 EthErrorMgt, 525
参数 EthFdrAction, 525
参数 EthFdrEnable, 525
参数 EthFdrLocalCfg, 526
参数 EthFdrTime, 526
参数 EthIPgate1, 526
参数 EthIPgate2, 526
参数 EthIPgate3, 526
参数 EthIPgate4, 526
参数 EthIPmask1, 527
参数 EthIPmask2, 527
参数 EthIPmask3, 527
参数 EthIPmask4, 527
参数 EthIPmaster1, 527
参数 EthIPmaster2, 527
参数 EthIPmaster3, 527
参数 EthIPmaster4, 528
参数 EthIpMode, 528
参数 EthIPmodule1, 528
参数 EthIPmodule2, 528
参数 EthIPmodule3, 528
参数 EthIPmodule4, 528
参数 EthMblPswap1, 528
参数 EthMblPswap2, 529
参数 EthMblPswap3, 529
参数 EthMblPswap4, 529
参数 EthMbScanner, 529
参数 EthMbScanTimeout, 529
参数 EthMode, 529
参数 EthOptMapInp1, 530
参数 EthOptMapInp2, 530
参数 EthOptMapInp3, 530
参数 EthOptMapOut1, 530
参数 EthOptMapOut2, 530
参数 EthOptMapOut3, 530
参数 EthRateSet, 531
参数 EthWebserver, 531
参数 GEARdenom, 273, 531
参数 GEARdenom2, 274, 531
参数 GEARdir_enabl, 276, 531
参数 GEARjerklm, 334, 531
参数 GEARnum, 273, 531
参数 GEARnum2, 274, 531
参数 GEARpos_v_max, 276, 532
参数 GEARposChgMode, 274, 532
参数 GEARratio, 273, 532
参数 GEARreference, 274, 532

- 参数 GEARselect, 273, 532
 参数 HMdis, 309, 532
 参数 HMIDispPara, 533
 参数 HMIlocked, 187, 533
 参数 HMmethod, 308, 533
 参数 HMoutdis, 309, 533
 参数 HMP_home, 309, 534
 参数 HMP_setP, 315, 534
 参数 HMPrefmethod, 308, 534
 参数 HMsrchdis, 309, 534
 参数 HMv, 310, 534
 参数 HMv_out, 310, 534
 参数 InvertDirOfCount, 225, 534
 参数 InvertDirOfMaEnc, 535
 参数 InvertDirOfMove, 157, 535
 参数 IO_AutoEnable, 535
 参数 IO_AutoEnaConfig, 535
 参数 IO_DQ_set, 344, 535
 参数 IO_FaultResOnEnalnp, 256, 535
 参数 IO_GEARmethod, 535
 参数 IO_l_limit, 342, 536
 参数 IO_JOGmethod, 265, 536
 参数 IO_ModeSwitch, 259, 536
 参数 IO_PTtq_reference, 283, 536
 参数 IO_v_limit, 340, 536
 参数 IOdefaultMode, 258, 536
 参数 IOfuncnt_DI0, 211, 537
 参数 IOfuncnt_DI1, 212, 538
 参数 IOfuncnt_DI2, 213, 539
 参数 IOfuncnt_DI3, 214, 540
 参数 IOfuncnt_DI4, 215, 541
 参数 IOfuncnt_DI5, 216, 542
 参数 IOfuncnt_DQ0, 219, 543
 参数 IOfuncnt_DQ1, 220, 543
 参数 IOfuncnt_DQ2, 221, 544
 参数 IOM1_AI11_l_max, 341, 544
 参数 IOM1_AI11_M_scale, 285, 544
 参数 IOM1_AI11_mode, 284, 291, 339, 341, 544
 参数 IOM1_AI11_offset, 545
 参数 IOM1_AI11_Tau, 545
 参数 IOM1_AI11_v_max, 340, 545
 参数 IOM1_AI11_v_scale, 292, 545
 参数 IOM1_AI11_win, 545
 参数 IOM1_AI12_l_max, 342, 545
 参数 IOM1_AI12_M_scale, 285, 546
 参数 IOM1_AI12_mode, 284, 292, 339, 341, 546
 参数 IOM1_AI12_offset, 546
 参数 IOM1_AI12_Tau, 546
 参数 IOM1_AI12_v_max, 340, 546
 参数 IOM1_AI12_v_scale, 293, 546
 参数 IOM1_AI12_win, 547
 参数 IOM1_AQ_ErrResp, 547
 参数 IOM1_AQ_mode, 547
 参数 IOM1_AQ11_FixVal, 547
 参数 IOM1_AQ11_func, 547
 参数 IOM1_AQ11_l_range, 548
 参数 IOM1_AQ11_invert, 548
 参数 IOM1_AQ12_FixVal, 548
 参数 IOM1_AQ12_func, 548
 参数 IOM1_AQ12_l_range, 548
 参数 IOM1_AQ12_invert, 549
 参数 IOM1_DI_10_Deb, 549
 参数 IOM1_DI_11_Deb, 549
 参数 IOM1_DI_12_Deb, 549
 参数 IOM1_DI_13_Deb, 549
 参数 IOM1_DQ_set, 549
 参数 IOM1_IOfuncnt_DI10, 550
 参数 IOM1_IOfuncnt_DI11, 551
 参数 IOM1_IOfuncnt_DI12, 552
 参数 IOM1_IOfuncnt_DI13, 553
 参数 IOM1_IOfuncnt_DQ10, 554
 参数 IOM1_IOfuncnt_DQ11, 554
 参数 IOsigCurrLim, 555
 参数 IOsigLIMN, 359, 555
 参数 IOsigLIMP, 359, 555
 参数 IOsigREF, 360, 555
 参数 IOsigRespOfPS, 555
 参数 IOsigVelLim, 555
 参数 IP_IntTimInd, 303, 555
 参数 IP_IntTimPerVal, 303, 556
 参数 IPp_target, 304, 556
 参数 Iref_PTIFreqMax, 286, 556
 参数 JOGactivate, 556
 参数 JOGmethod, 265, 556
 参数 JOGstep, 266, 556
 参数 JOGtime, 266, 556
 参数 JOGv_fast, 265, 556
 参数 JOGv_slow, 265, 557
 参数 LIM_HaltReaction, 335, 557
 参数 LIM_l_maxHalt, 149, 335, 557
 参数 LIM_l_maxQSTP, 148, 337, 557
 参数 LIM_QStopReact, 336, 557
 参数 Mains_reactor, 558
 参数 MAddress, 558
 参数 MBbaud, 558
 参数 MBnode_guard, 558
 参数 Mfb_ResRatio, 558
 参数 MOD_AbsDirection, 197, 558
 参数 MOD_AbsMultiRng, 197, 558
 参数 MOD_Enable, 196, 559
 参数 MOD_Max, 197, 559
 参数 MOD_Min, 196, 559
 参数 MON_ChkTime, 379, 381, 382, 383, 559
 参数 MON_commutat, 392, 559
 参数 MON_ConfModification, 559
 参数 MON_DCbusVdcThresh, 560
 参数 MON_ENC_Ampl, 560
 参数 MON_GroundFault, 394, 560
 参数 MON_HW_Limits, 560
 参数 MON_l_Threshold, 383, 560
 参数 MON_IO_SelErr1, 406, 560
 参数 MON_IO_SelErr2, 406, 561
 参数 MON_IO_SelWar1, 406, 561
 参数 MON_IO_SelWar2, 406, 561
 参数 MON_MainsVolt, 393, 561
 参数 MON_p_dif_load, 364, 561
 参数 MON_p_dif_load_usr, 364, 561
 参数 MON_p_dif_warn, 364, 562
 参数 MON_p_DiffWin, 379, 562
 参数 MON_p_DiffWin_usr, 379, 562
 参数 MON_p_win, 371, 562
 参数 MON_p_win_usr, 371, 562
 参数 MON_p_winTime, 372, 562
 参数 MON_p_winTout, 372, 563
 参数 MON_SW_Limits, 362, 563
 参数 MON_SWLimMode, 361, 563
 参数 MON_swLimN, 362, 563
 参数 MON_swLimP, 362, 563
 参数 MON_tq_win, 369, 563
 参数 MON_tq_winTime, 369, 563

- 参数 MON_v_DiffWin, 381, 564
参数 MON_v_Threshold, 382, 564
参数 MON_v_win, 370, 564
参数 MON_v_winTime, 370, 564
参数 MON_v_zeroclamp, 343, 564
参数 MON_VelDiff, 366, 564
参数 MON_VelDiff_Time, 366, 564
参数 MSM_AddtlSettings, 565
参数 MSM_CondSequ, 320, 565
参数 MSM_datasetnum, 565
参数 MSM_DebDigInNum, 565
参数 MSM_ds_logopera, 565
参数 MSM_ds_setA, 565
参数 MSM_ds_setB, 566
参数 MSM_ds_setC, 566
参数 MSM_ds_setD, 566
参数 MSM_ds_sub_ds, 566
参数 MSM_ds_trancon1, 566
参数 MSM_ds_trancon2, 567
参数 MSM_ds_transiti, 567
参数 MSM_ds_tranval1, 567
参数 MSM_ds_tranval2, 567
参数 MSM_ds_type, 567
参数 MSM_start_ds, 568
参数 MSMendNumSequence, 321, 568
参数 MSMstartSignal, 322, 568
参数 MT_dismax, 568
参数 MT_dismax_usr, 568
参数 OFS_PosActivate, 275, 568
参数 OFS_Ramp, 275, 568
参数 OFSp_abs, 569
参数 OFSp_rel, 569
参数 OFSp_RelPos1, 275, 569
参数 OFSp_RelPos2, 275, 569
参数 OFSp_SetPos, 569
参数 OFSv_target, 275, 569
参数 p_MaxDifToENC2, 569
参数 p_PTI_act_set, 225, 569
参数 PAR_CTRLreset, 570
参数 PAR_ScalingStart, 570
参数 PAReeprSave, 570
参数 PARfactorySet, 184, 570
参数 PARuserReset, 183, 570
参数 PBaddress, 571
参数 PDOmask, 571
参数 PntIPAddress1, 571
参数 PntIPAddress2, 571
参数 PntIPAddress3, 571
参数 PntIPAddress4, 571
参数 PntIPgate1, 571
参数 PntIPgate2, 572
参数 PntIPgate3, 572
参数 PntIPgate4, 572
参数 PntIPmask1, 572
参数 PntIPmask2, 572
参数 PntIPmask3, 572
参数 PntIPmask4, 572
参数 PntIpMode, 573
参数 PosReg1Mode, 375, 573
参数 PosReg1Source, 375, 573
参数 PosReg1Start, 374, 573
参数 PosReg1ValueA, 376, 573
参数 PosReg1ValueB, 377, 573
参数 PosReg2Mode, 376, 574
参数 PosReg2Source, 375, 574
参数 PosReg2Start, 374, 574
参数 PosReg2ValueA, 377, 574
参数 PosReg2ValueB, 377, 574
参数 PosReg3Mode, 376, 574
参数 PosReg3Source, 375, 575
参数 PosReg3Start, 374, 575
参数 PosReg3ValueA, 377, 575
参数 PosReg3ValueB, 377, 575
参数 PosReg4Mode, 376, 575
参数 PosReg4Source, 375, 575
参数 PosReg4Start, 374, 576
参数 PosReg4ValueA, 377, 576
参数 PosReg4ValueB, 377, 576
参数 PosRegGroupStart, 374, 576
参数 PP_ModeRangeLim, 191, 576
参数 PP_OpmChgType, 259, 576
参数 PPOption, 298, 577
参数 PpP_target, 297, 577
参数 Ppv_target, 297, 577
参数 PTI_pulse_filter, 577
参数 PTI_signal_type, 225, 577
参数 PTO_mode, 226, 577
参数 PTtq_reference, 283, 577
参数 PTtq_target, 285, 578
参数 PVv_reference, 292, 578
参数 PVv_target, 293, 578
参数 PWM_fChop, 245, 578
参数 RAMP_tq_enable, 285, 578
参数 RAMP_tq_slope, 286, 578
参数 RAMP_v_acc, 332, 578
参数 RAMP_v_dec, 332, 579
参数 RAMP_v_enable, 331, 579
参数 RAMP_v_jerk, 333, 579
参数 RAMP_v_max, 331, 579
参数 RAMP_v_sym, 579
参数 RAMPaccdec, 580
参数 RAMPquickstop, 336, 580
参数 REsExt_P, 162, 580
参数 REsExt_R, 163, 580
参数 REsExt_ton, 163, 580
参数 REsInt_ext, 162, 580
参数 ResolENC2, 581
参数 ResolENC2Denom, 581
参数 ResolENC2Num, 581
参数 ResWriComNotOpEn, 581
参数 RMAC_Activate, 354, 581
参数 RMAC_Edge, 355, 582
参数 RMAC_Position, 354, 582
参数 RMAC_Response, 355, 582
参数 RMAC_Velocity, 355, 582
参数 ScalePOSdenom, 204, 582
参数 ScalePOSnum, 204, 582
参数 ScaleRAMPdenom, 206, 582
参数 ScaleRAMPnum, 206, 583
参数 ScaleVELdenom, 205, 583
参数 ScaleVELnum, 205, 583
参数 ShiftEncWorkRang, 161, 583
参数 SimAbsolutePos, 583
参数 SyncMechStart, 302, 584
参数 SyncMechStatus, 302, 584
参数 SyncMechTol, 302, 584
参数 TouchProbeFct, 350, 584
参数 UsrAppDataMem1, 584
参数 UsrAppDataMem2, 584
参数 WakesAndShakeGain, 584

参数显示, 452
发射的干扰, 47
发运, 612
型号代码, 21
外部制动电阻器 (配件), 46
安装现场和连接, 24
应用单位, 203
废弃处理, 612, 612
开始之前
 安全信息, 9
恢复出厂设置, 184
按规定使用, 10
接通设备, 147
控制电源 24 V, 36
故障信息, 416
故障信息的故障等级, 417
故障响应, 250
故障存储器, 413
故障级别, 250
更换产品, 610
服务地址, 608
比例系数, 203
污染等级和防护等级, 24
状态转变, 250
电缆规格, 64
等电位连接导线, 62
自动读入电机数据记录, 147
认证, 50
设备概述, 18
设置极限值, 148
访问通道, 186
输入布线, 40
运行状态, 248
选择制动电阻, 75
部件和接口, 19
采样周期, 230, 231, 232
铭牌, 20

