

JSDEP series

泛用交流伺服驅動器 使用說明書

TECO



Driving &
Connecting Globally

■ 警告及注意事項：



警告

- 不可在送電中，實施配線工作。
- 輸入電源切離後，伺服驅動器之狀態顯示 **POWER LED** 未熄滅前，請勿觸摸電路或更換零件。
- 伺服驅動器的輸出端 **U、V、W**，絕不可接到 **AC** 電源。
- 未提供馬達過溫度保護功能。



注意

- 當伺服驅動器安裝於控制盤內，若周溫過高時，請加裝散熱風扇。
- 不可對伺服驅動器作耐壓測試。
- 機械開始運轉前，確認是否可以隨時啟動緊急開關停機。
- 機械開始運轉前，須配合機械來改變使用者參數設定值。未調整到相符的正確設定值，可能會導致機械失去控制或發生故障。
- 機械開始運轉前，務必確認參數 **Cn030**：系列化機種設定，需選取正確的驅動器和馬達匹配組合！

■ 安全注意事項：

在安裝、運轉、保養、點檢前，請詳閱本說明書。另外，唯有具備專業資格的人員才可進行裝配線工作。

說明書中安全注意事項區分為「警告」與「注意」兩項。



：表示可能的危險情況，如忽略會造成人員死亡或重大損傷。



：表示可能的危險情況，如未排除會造成人員較小或輕微的損傷及機器設備的損壞。

所以應詳閱本技術手冊再使用此伺服驅動器。

首先，感謝您採用東元電機伺服驅動器 JSDEP 系列(以下簡稱 JSDEP)和伺服馬達。

JSDEP 可由數位面板操作器或透過 PC 人機程式來操作，提供多樣化的機能，使產品更能符合客戶各種不同的應用需求。

在使用 JSDEP 前，請先閱讀本技術手冊，本說明書主要內容包括：

- 伺服系統的檢查、安裝及配線步驟。
- 數位面板操作器的操作步驟、狀態顯示、異常警報及處理對策說明。
- 伺服系統控制機能、試運轉及調整步驟。
- 伺服驅動器所有參數一覽說明。
- 標準機種的額定規格。

爲了方便作日常的檢查、維護及瞭解異常發生之原因及處理對策，請妥善保管本說明書在安全的地點，以便隨時參閱。

註：請將此說明書交給最終之使用者，以使伺服驅動器發揮最大效用。

目 錄

第一章 產品檢查及安裝

1-1 產品檢查	1-1
1-1-1 伺服驅動器機種確認	1-1
1-1-2 伺服馬達機種確認.....	1-2
1-1-3 伺服驅動器與伺服馬達搭配對照表.....	1-2
1-2 伺服驅動器外觀及面板說明	1-5
1-3 伺服驅動器操作模式簡介	1-6
1-4 伺服驅動器安裝環境條件與方法.....	1-7
1-4-1 安裝環境條件.....	1-7
1-4-2 安裝方向及間隔	1-8
1-5 伺服馬達安裝環境條件與方法	1-9
1-5-1 安裝環境條件.....	1-9
1-5-2 安裝方式.....	1-9
1-5-3 其他注意事項.....	1-10

第二章 配線準備

2-1 系統組成及配線.....	2-1
2-1-1 伺服驅動器電源及週邊裝置配線圖.....	2-1
2-1-2 伺服驅動器配線說明	2-2
2-1-3 電線規格.....	2-3
2-1-4 馬達端出線	2-4
2-1-5 馬達及電源標準接線圖.....	2-6
2-1-6 TB 端子說明	2-7
2-1-7 馬達附機械式剎車(BRAKE)接線說明	2-7
2-2 I/O 信號端子說明	2-8
2-2-1 CN1 控制信號端子說明.....	2-9
2-2-2 CN2 編碼器信號端子說明	2-20
2-3 控制信號標準接線圖.....	2-22

2-3-1 位置控制(Pe Mode)接線圖(Line Driver)	2-22
2-3-2 位置控制(Pe Mode)接線圖(Open Collector)	2-23
2-3-3 位置控制(Pi Mode)接線圖	2-24
2-3-4 速度控制(S Mode)接線圖	2-25
2-3-5 轉矩控制(T Mode)接線圖	2-26

第三章 面板操作說明

3-1 驅動器面板操作說明	3-1
3-2 面板顯示訊息說明	3-9
3-2-1 狀態顯示功能說明	3-9
3-2-2 診斷功能說明	3-11

第四章 試運轉操作說明

4-1 無負載伺服馬達試運轉	4-2
4-2 無負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉	4-5
4-3 連接負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉	4-8

第五章 控制機能

5-1 控制模式選擇	5-1
5-2 轉矩模式	5-2
5-2-1 類比轉矩命令比例器	5-2
5-2-2 類比速度限制比例器	5-3
5-2-3 類比轉矩命令偏移調整	5-4
5-2-4 轉矩命令直線加減速	5-5
5-2-5 轉矩輸出方向定義	5-6
5-2-6 內部轉矩限制設定	5-7
5-2-7 轉矩模式的速度限制	5-7
5-2-8 其他轉矩控制機能	5-9
5-3 速度模式	5-10
5-3-1 選擇速度命令	5-11
5-3-2 類比速度命令比例器	5-12

5-3-3	類比速度命令偏移調整.....	5-12
5-3-4	類比速度命令限制.....	5-13
5-3-5	編碼器信號分周輸出.....	5-13
5-3-6	速度命令平滑化.....	5-15
5-3-7	速度旋轉方向定義.....	5-18
5-3-8	速度迴路增益.....	5-18
5-3-9	共振抑制濾波器(Notch Filter).....	5-19
5-3-10	速度模式的轉矩限制.....	5-21
5-3-11	增益切換機能.....	5-22
5-3-12	其他速度控制機能.....	5-29
5-4	位置模式.....	5-31
5-4-1	外部脈波命令模式.....	5-32
5-4-2	內部位置命令模式.....	5-34
5-4-3	電子齒輪比.....	5-39
5-4-4	位置命令加減速機能.....	5-43
5-4-5	位置命令方向定義.....	5-45
5-4-6	位置迴路增益調整.....	5-46
5-4-7	脈波誤差量清除.....	5-46
5-4-8	原點復歸.....	5-47
5-4-9	其他位置控制機能.....	5-55
5-5	伺服增益調整.....	5-56
5-5-1	自動增益調整.....	5-59
5-5-2	手動增益調整.....	5-62
5-5-3	改善響應特性.....	5-63
5-6	其他機能.....	5-64
5-6-1	輸入/輸出接點機能規劃.....	5-64
5-6-2	控制模式切換.....	5-66
5-6-3	接點輔助機能.....	5-67
5-6-4	剎車模式.....	5-67

5-6-5 機械剎車時序.....	5-68
5-6-6 CW/CCW 驅動禁止方式	5-69
5-6-7 外部回生電阻的選用	5-70
5-6-8 風扇運轉設定.....	5-73
5-6-9 低電壓保護自動復歸選擇.....	5-73
5-6-10 參數重置.....	5-73
第六章 參數機能	
6-1 參數群組說明	6-1
6-2 參數機能表.....	6-2
第七章 通訊機能	
7-1 通訊機能 (RS-232 & RS-485)	7-1
7-1-1 通訊接線.....	7-1
7-1-2 RS-232 通訊協定及格式	7-5
7-1-3 RS-485 通訊協定及格式	7-8
第八章 異常警報排除	
8-1 異常警報說明	8-1
8-2 異常排除對策	8-3
第九章 綜合規格	
9-1 伺服驅動器詳細規格與尺寸型式.....	9-1
9-2 伺服馬達詳細規格與尺寸型式	9-4
附錄 A 週邊配件	A-1

第一章 產品檢查及安裝

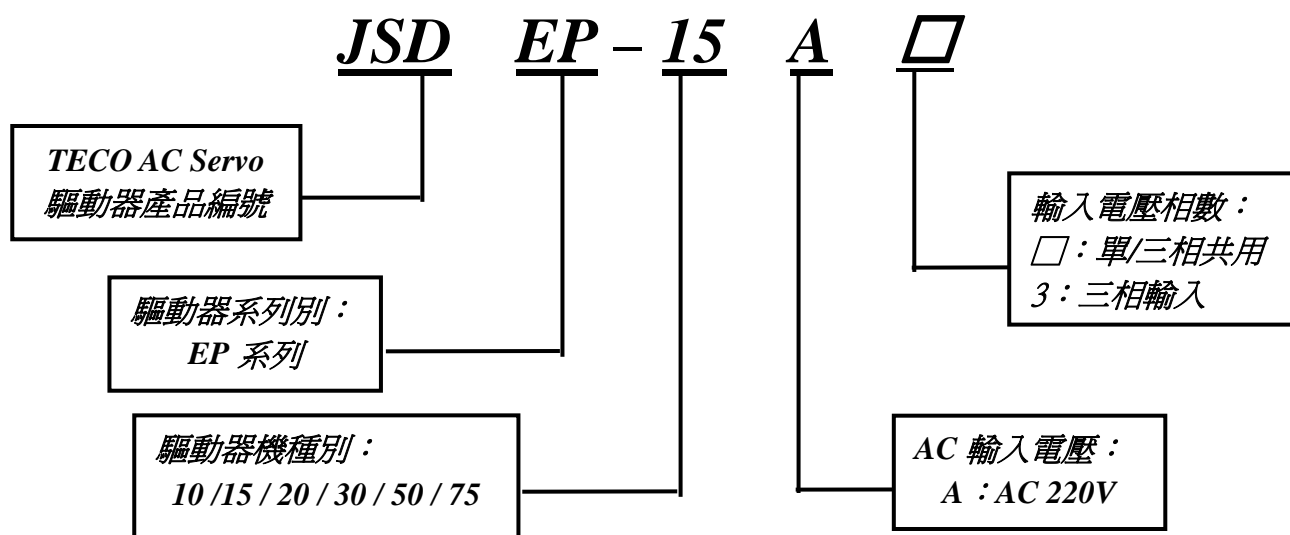
1-1 產品檢查

本伺服產品在出廠前均做過完整之功能測試，為防止產品運送過程中之疏忽導致產品不正常，拆封後請詳細檢查下列事項：

- 檢查伺服驅動器與伺服馬達型號是否與訂購的機型相同。
(型號說明請參閱下列章節內容)
- 檢查伺服驅動器與伺服馬達外觀有無損壞及刮傷現象。
(運送中造成損傷時，請勿接線送電！)
- 檢查伺服驅動器與伺服馬達有無組立不良、零組件鬆脫之現象。
- 檢查伺服馬達轉子軸是否能以手平順旋轉。
(附機械剎車之伺服馬達無法直接旋轉！)

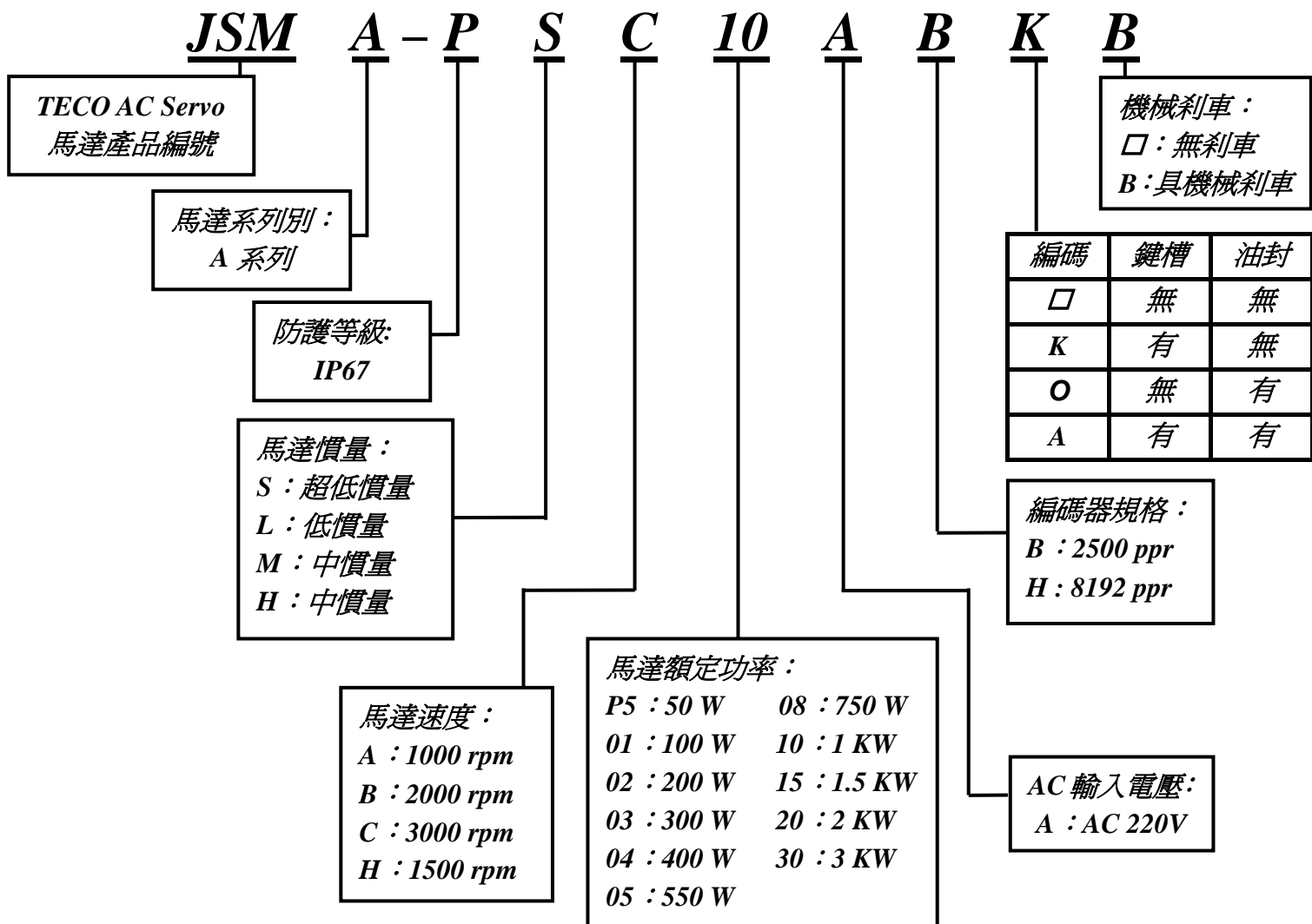
如果上述各項有發生故障或不正常的跡象，請立即洽詢購買本產品之東元電機各區業務代表或當地經銷商。

1-1-1 伺服驅動器機種確認



註：機種最大輸出功率
10：100W 30：1 KW
15：400 W 50：2 KW
20：750 W 75：3 KW

1-1-2 伺服馬達機種確認





1-1-3 伺服驅動器與伺服馬達搭配對照表


注意

- 機械開始運轉前，務必確認參數 **Cn030**：系列化機種設定，需選取正確的驅動器和馬達匹配組合！

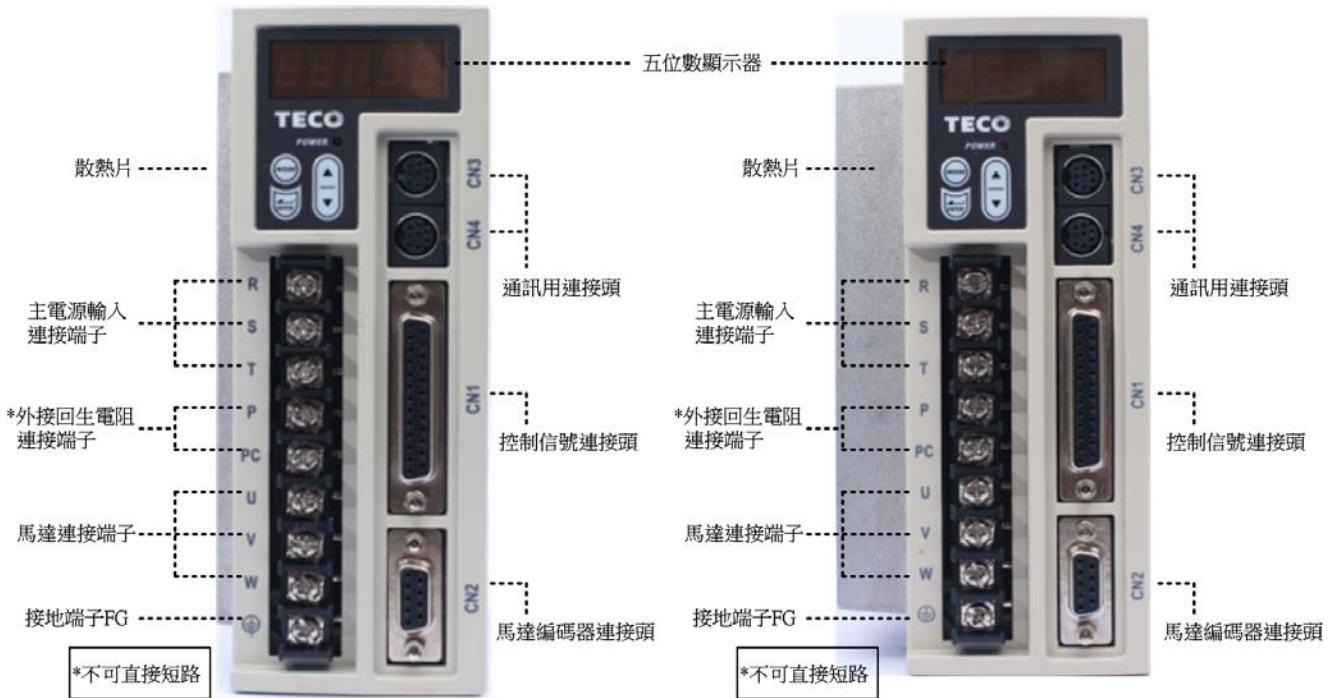
使用者可利用 **dn-08** 查詢目前驅動器內所設定的驅動器和馬達組合，如果顯示的搭配組合與實際的組合不相同，請如下表所示，重新設定參數 **Cn030** 或與當地經銷商洽談。

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率(KW)	速度(rpm)	
H1011	JSDEP-10	JSMA-PSCP5AB	0.05	3000	2500
H1021		JSMA-PSC01AB	0.1		2500
H1111	JSDEP-15	JSMA-PSC01AB	0.1	3000	2500
H1121		JSMA-PLC03AB	0.3		2500
H1122		JSMA-PLC03AH		8192	
H1141		JSMA-SC04AB	0.4 (額定 3.5A)	3000	2500
H1142		JSMA-SC04AH			8192
H1151		JSMA- PSC04AB	0.4 (額定 2.5A)	3000	2500
H1152		JSMA- PSC04AH			8192
H1211	JSDEP-20	JSMA-PLC08AB	0.75	3000	2500
H1212		JSMA-PLC08AH			8192
H1231		JSMA- PSC08AB			2500
H1232		JSMA-PSC08AH			8192
H1241		JSMA-PMA05AB	0.55	1000	2500
H1242		JSMA-PMA05AH			8192
H1251		JSMA-PMH05AB		1500	2500
H1252		JSMA-PMH05AH			8192
H1311	JSDEP-30	JSMA-PSC08AB	0.75	3000	2500
H1312		JSMA-PSC08AH			8192
H1321		JSMA-PMA10AB	1.0	1000	2500
H1322		JSMA-PMA10AH			8192
H1331		JSMA-PMB10AB		2000	2500

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格	
			功率(KW)	速度(rpm)		
H1332		JSMA-PMB10AH		1500	8192	
H1341		JSMA-PMH10AB			2500	
H1342		JSMA-PMH10AH			8192	
H1351		JSMA-PMC10AB		3000	2500	
H1352		JSMA-PMC10AH			8192	
H1511	JSDEP-50	JSMA-PMA15AB	1.5	1000	2500	
H1512		JSMA-PMA15AH			8192	
H1521		JSMA-PMB15AB		2000	2500	
H1522		JSMA-PMB15AH			8192	
H1531		JSMA-PMC15AB		3000	2500	
H1532		JSMA-PMC15AH			8192	
H1541		JSMA-PMB20AB		2.0	2000	2500
H1542		JSMA-PMB20AH				8192
H1551		JSMA-PMC20AB			3000	2500
H1552		JSMA-PMC20AH				8192
H1711	JSDEP-75	JSMA-PMB30AB	3.0	2000	2500	
H1712		JSMA-PMB30AH			8192	
H1721		JSMA-PMC30AB		3000	2500	
H1722		JSMA-PMC30AH			8192	
H1732		JSMA-PMH30AH		1500	8192	

1-2 伺服驅動器外觀及面板說明

JSDEP-10A / 15A / 20A / 30A



JSDEP-50A3 / 75A3



按鍵面板：



1-3 伺服驅動器操作模式簡介

本驅動器提供多種操作模式，可供使用者選擇，詳細模式如下表：

模式名稱		模式代碼	說明
單一模式	位置模式 (外部脈波命令)	Pe	驅動器為位置迴路，進行定位控制，外部脈波命令輸入模式是接收上位控制器輸出的脈波命令來達成定位功能。位置命令由 CN1 端子輸入。
	位置模式 (內部位置命令)	Pi	驅動器為位置迴路，進行定位控制，內部位置命令模式是使用者將位置命令值設於三十二組命令暫存，再規劃數位輸入接點來切換相對的位置命令。
	速度模式	S	驅動器為速度迴路，提供兩種輸入命令方式，利用數位輸入接點切換內部預先設定的三段速度命令與類比電壓 (-10V ~ +10V) 命令信號，進行速度控制。
	轉矩模式	T	驅動器為轉矩迴路，轉矩命令由外部輸入類比電壓 (-10V ~ +10V)，進行轉矩控制。
混合模式		Pe-S	Pe 與 S 可透過數位輸入接腳切換。
		Pe-T	Pe 與 T 可透過數位輸入接腳切換。
		Pi-S	Pi 與 S 可透過數位輸入接腳切換。
		Pi-T	Pi 與 T 可透過數位輸入接腳切換。
		S-T	S 與 T 可透過數位輸入接腳切換。
		Pe- Pi	Pe 與 Pi 可透過數位輸入接腳切換。

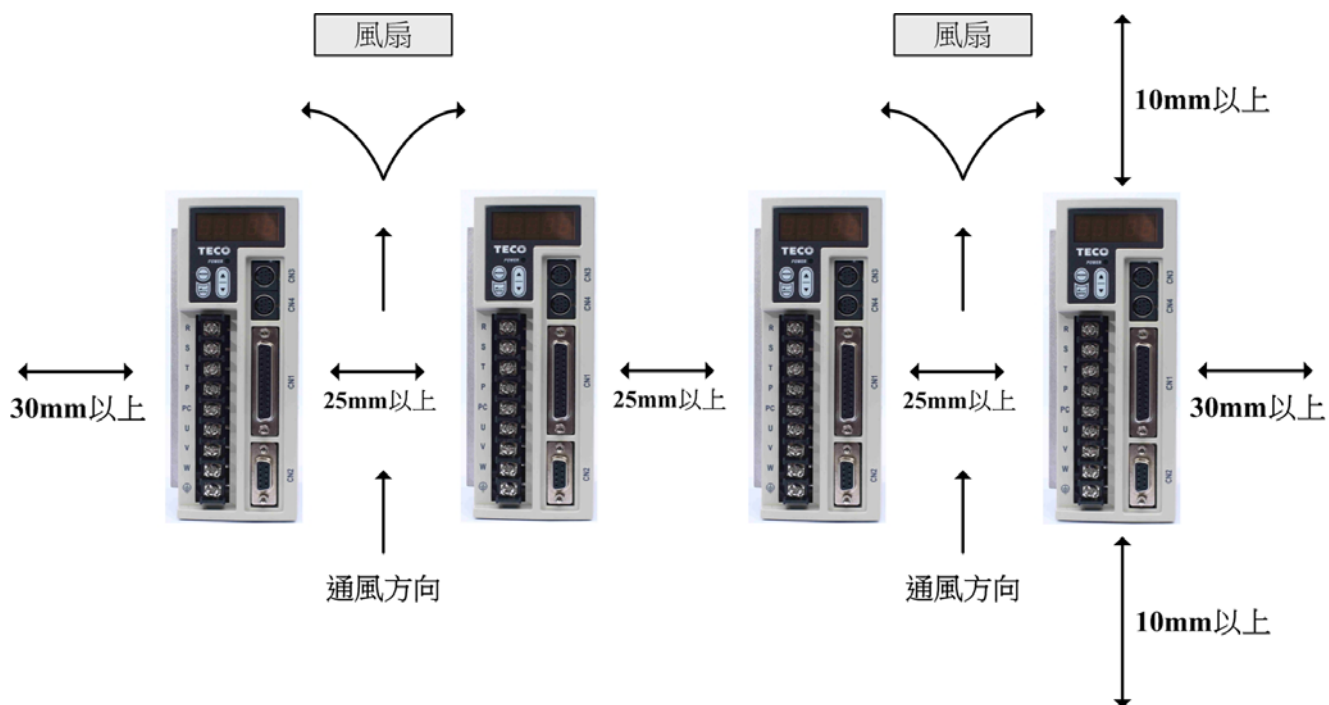
1-4 伺服驅動器安裝環境條件與方法

1-4-1 安裝環境條件

伺服驅動器安裝的環境對驅動器正常功能的發揮及其使用壽命有直接的影響，因此驅動器的安裝環境必須符合下列條件：

- 周圍溫度：0 ~ + 50 °C；周圍濕度：85% RH 以下(不結霜條件下)。
- 保存溫度：- 20 ~ + 85 °C；保存溼度：85%RH 以下(不結霜條件下)。
- 振動：0.5 G 以下。
- 防止雨水滴淋或潮濕環境。
- 避免直接日曬。
- 防止油霧、鹽分侵蝕。
- 防止腐蝕性液體、瓦斯。
- 防止粉塵、棉絮及金屬細屑侵入。
- 遠離放射性物質及可燃物。
- 數台驅動器安裝於控制盤內時，請注意擺放位置需保留足夠的空間，以取得充分的空氣助於散熱；另請外加配置散熱風扇，以使伺服驅動器周溫低於 55 °C 為原則。
- 安裝時請將驅動器採垂直站立方式，正面朝前，頂部朝上以利散熱。
- 組裝時應注意避免鑽孔屑及其他異物掉落驅動器內。
- 安裝時請確實以 M5 螺絲固定。
- 附近有振動源時(沖床)，若無法避免請使用振動吸收器或加裝防振橡膠墊片。
- 驅動器附近有大型磁性開關、熔接機等雜訊干擾源時，容易使驅動器受外界干擾造成誤動作，此時需加裝雜訊濾波器。但雜訊濾波器會增加漏電流，因此需在驅動器的輸入端裝上絕緣變壓器(Transformer)。

1-4-2 安裝方向及間隔



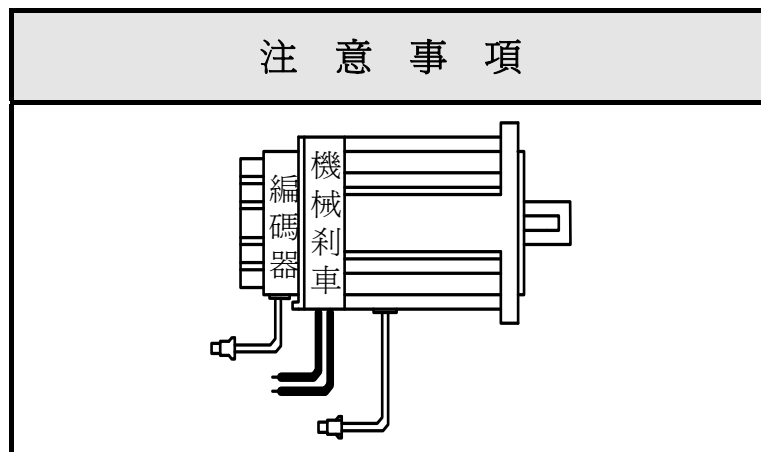
1-5 伺服馬達安裝環境條件與方法

1-5-1 安裝環境條件

- 周圍溫度：0 ~ + 40 °C；周圍濕度：90% RH 以下(不結霜條件下)。
- 保存溫度：- 20 ~ + 60 °C；保存溼度：90%RH 以下(不結霜條件下)。
- 振動：2.5 G 以下。
- 通風良好、少濕氣及灰塵之場所。
- 無腐蝕性、引火性氣體、油氣、切削液、切削粉、鐵粉等環境。
- 無水氣及陽光直射的場所。

1-5-2 安裝方式

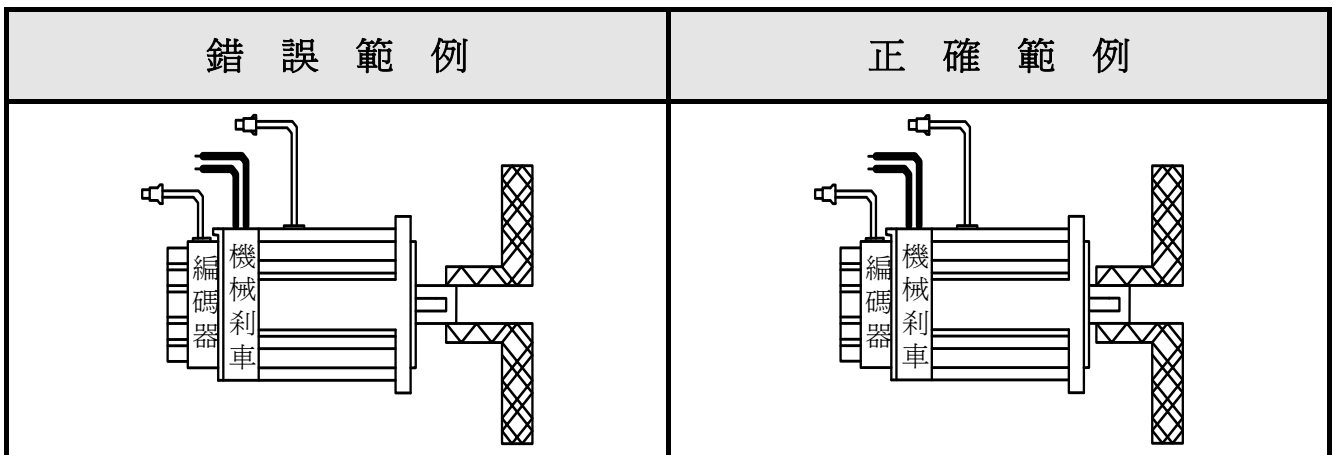
- 1、水平安裝：為避免水、油等液體自馬達出線端流入馬達內部，請將電纜出口置於下方。



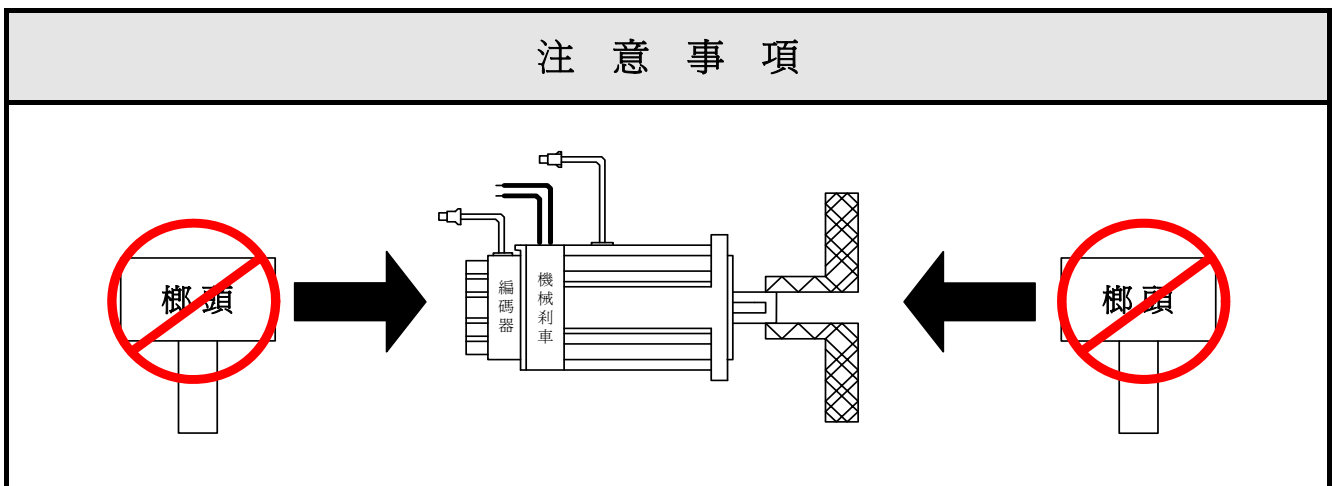
- 2、垂直安裝：若馬達軸朝上安裝且附有減速機時，須注意並防止減速機內的油漬經由馬達軸心，滲入馬達內部。

1-5-3 其他注意事項

- 1、為防止減速機內的油漬經由馬達軸心，滲入馬達內部，請使用有油封之馬達。
- 2、連接用電纜需保持乾燥。
- 3、為防止電纜因機械運動而造成連接線脫落或斷裂，應確實固定連接線。
- 4、軸心的伸出量需充分，若伸出量不足時將容易使馬達運動時產生振動。



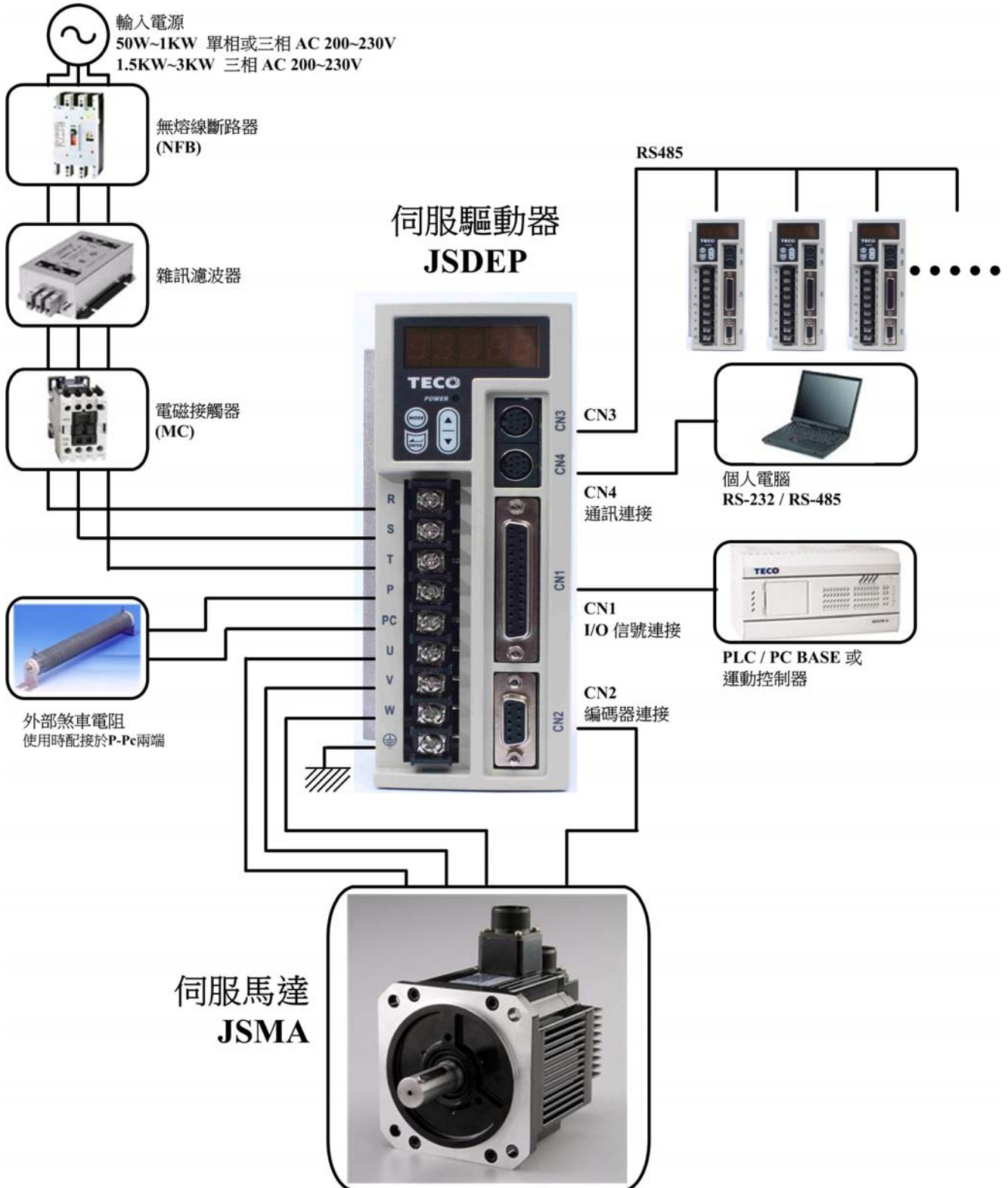
- 5、安裝及拆卸馬達時，請勿用榔頭敲擊馬達，否則容易造成馬達軸心及後方編碼器損壞。



第二章 配線準備

2-1 系統組成及配線

2-1-1 伺服驅動器電源及週邊裝置配線圖



2-1-2 伺服驅動器配線說明

- 配線材料依照『電線規格』使用。
- 配線的長度：命令輸入線 3 公尺以內。
編碼器輸入線 20 公尺以內。
配線時請以最短距離連接。
- 確實依照標準接線圖配線，未使用到的信號請勿接出。
- 馬達輸出端(端子 U、V、W)要正確的連接。否則伺服馬達動作會不正常。
- 隔離線必須連接在 FG 端子上。
- 接地請使用第 3 種接地(接地電阻值為 100Ω 以下)，而且必須**單點接地**。若希望馬達與機械之間為絕緣狀態時，請將馬達接地。
- 伺服驅動器的輸出端不要加裝電容器，或過壓(突波)吸收器及雜訊濾波器。
- 裝在控制輸出信號的繼電器，其過壓(突波)吸收用的二極體的方向要連接正確，否則會造成故障無法輸出信號，也可能影響緊急停止的保護迴路不產生作用。
- 爲了防止雜訊造成的錯誤動作，請採下列的處置：
請在電源上加入絕緣變壓器及雜訊濾波器等裝置。
請將動力線(電源線、馬達線等的強電迴路)與信號線相距 30 公分以上來配線，不要放置在同一配線管內。
- 爲防止不正確的動作，應設置『緊急停止開關』，以確保安全。
- 完成配線後，檢查各連接頭的接續情形(如焊點冷焊、焊點短路、腳位順序不正確等)，壓緊接頭確認是否與驅動器確實接妥，螺絲是否栓緊，不可有電纜破損、拉扯、重壓等情形。
※尤其在伺服馬達連接線及編碼器連接線的極性方面要特別注意。
- 在一般狀況不需使用外加回生電阻，如有需要或疑問，請向經銷商或製造商洽詢。

2-1-3 電線規格

連接端			驅動器規格及使用電線規格 mm ² (AWG)					
連接端	標記 (符號)	連接端名稱	10	15	20	30	50	75
TB 端子座	R、S、T	主電源端子	1.25 (16)	2.0 (14)		3.5 (12)		
	U、V、W	馬達連接端子	1.25 (16)	2.0 (14)		3.5 (12)		
	P、Pc	回生電阻端子	1.25 (16)			2.0 (14)		
	⏏	接地端子	2.0 (14)					

連接端			驅動器規格及使用電線規格					
連接端	接腳號碼	接腳名稱	10	15	20	30	50	75
CN1 控制信號接頭	12,25	速度命令/限制，轉矩命令/限制 (SIC、TIC)	0.2mm ² 或 0.3mm ² 與類比接地的雙絞對線(含隔離線)					
	13	類比接地端子(AG)						
	1~3 14~16	數位命令輸入端子(DI)	0.2mm ² 或 0.3mm ² 與 I/O 地線的雙絞對線(含隔離線)					
	18~20	數位輸出端子(DO)						
	8	24V 電源輸出端子(IP24)						
	17	24V 電源輸入端子(DICOM)						
	24	數位接地端子(IG24)	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)					
	4~7	位置命令輸入端子(Pulse、Sign)						
	9~11 21~23	編碼器信號輸出端子 (PA、/PA、PB、/PB、PZ、/PZ)						
CN2 編碼器 接頭	5	5V 電源輸出端子(+5E)	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)					
	4	電源輸出接地端子(GND)						
	1~3 7~9	編碼器信號輸入端子 (A、/A、B、/B、Z、/Z)						
CN3 通訊接頭	5,7	RS-485 通訊用端子	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)					
CN4 通訊接頭	1,4	RS-232 通訊用端子						
	3	通訊接地端子						
	5,7	RS-485 通訊用端子						

- 註：1、當使用複數台驅動器時，請注意無熔絲開關及電源濾波器之容量。
 2、CN1、CN2 分別為 25 Pins 及 9 Pins D-SUB 接頭。
 3、CN3、CN4 為 8 Pins MINI DIN JACK 接頭。

2-1-4 馬達端出線

馬達電源出線表

(1)一般接頭：

端子符號	線色	信號
1	紅	U
2	白	V
3	黑	W
4	綠	FG
機械剎車控制線	細紅	DC +24V
	細黃	0V



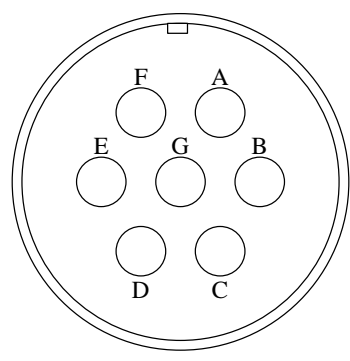
(2)軍規接頭(不含機械式剎車)：

端子符號	線色	信號
A	紅	U
B	白	V
C	黑	W
D	綠	FG



(3)軍規接頭(含機械式剎車)：

端子符號	線色	信號	
B	紅	U	
G	白	V	
E	黑	W	
C	綠	FG	
A	細紅	機械剎車 控制線	DC +24V
F	細黃		0V



馬達編碼器出線表

(1)一般接頭：

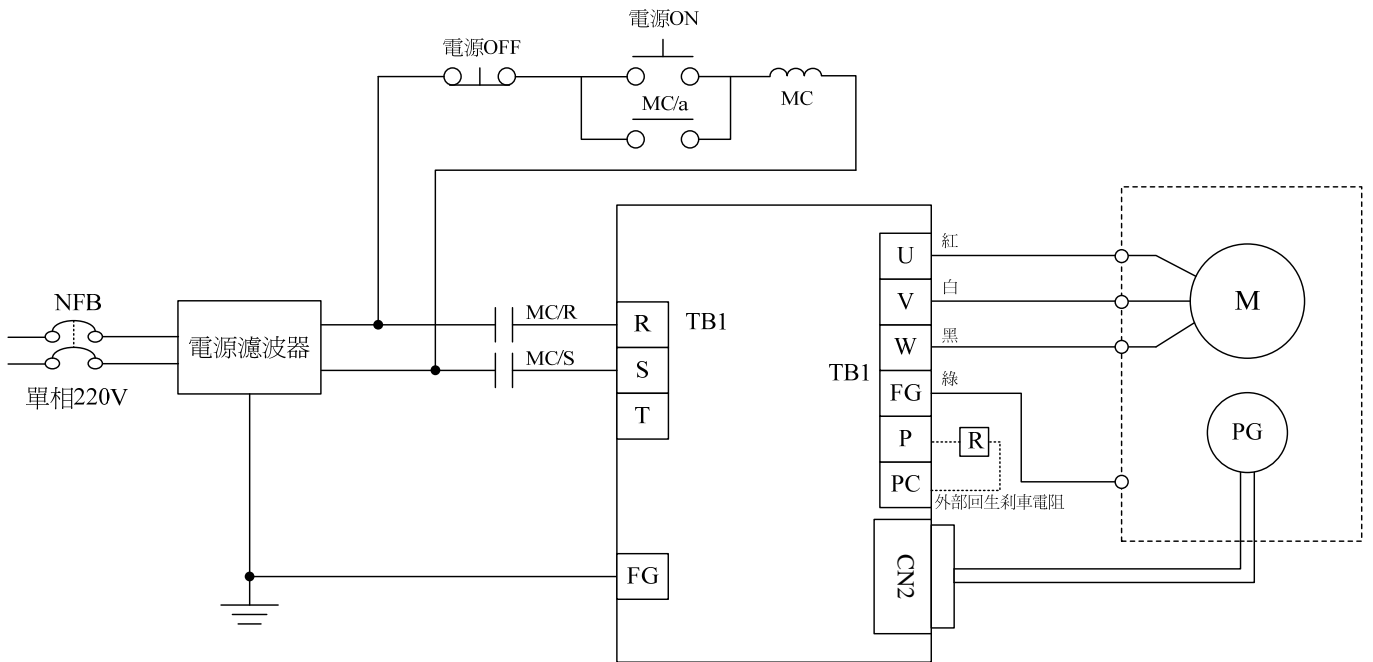
端子符號	線色	信號
1	白	+5V
2	黑	0V
3	綠	A
4	藍	/A
5	紅	B
6	紫	/B
7	黃	Z
8	橙	/Z
9	Shield	FG

(2)軍規接頭：

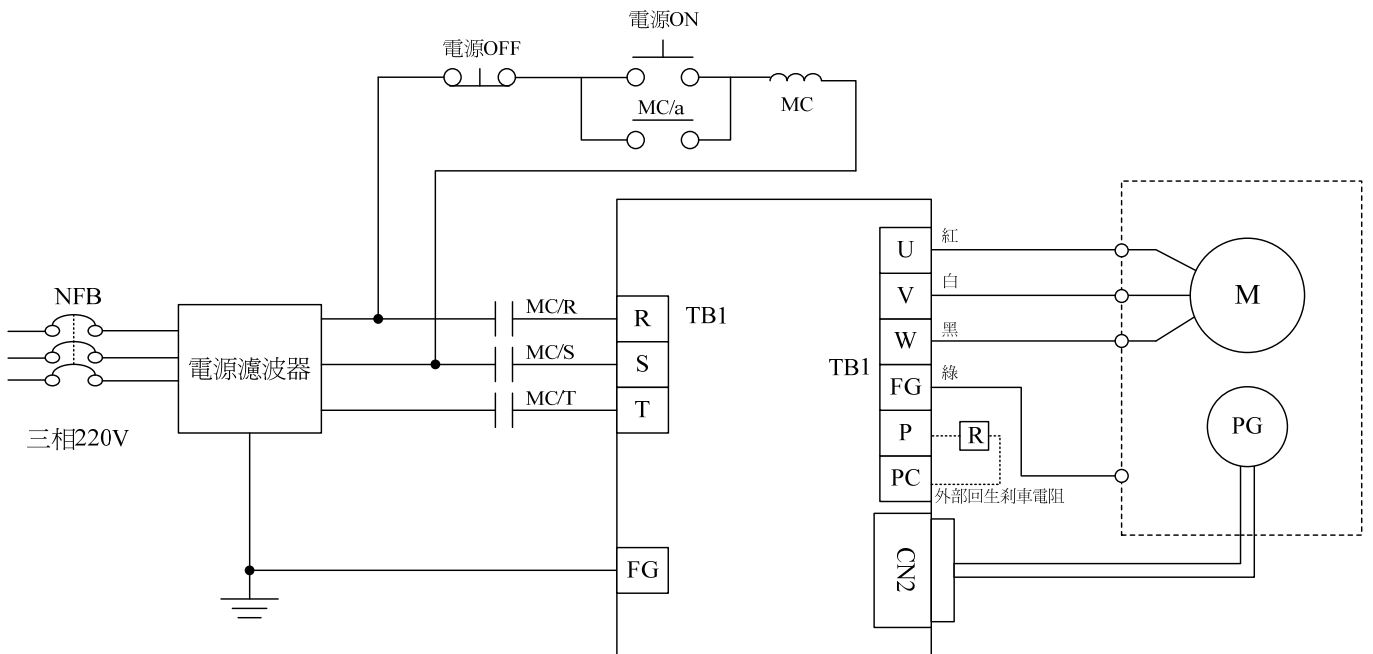
端子符號	線色	信號
B	白	+5V
I	黑	0V
A	綠	A
C	藍	/A
H	紅	B
D	紫	/B
G	黃	Z
E	橙	/Z
F	Shield	FG

2-1-5 馬達及電源標準接線圖

※單相主電源配線範例



※三相主電源配線範例

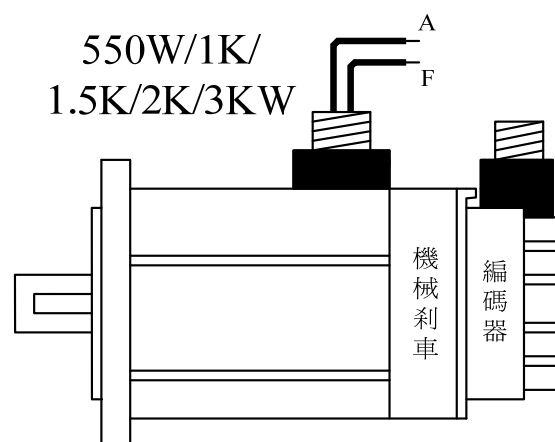
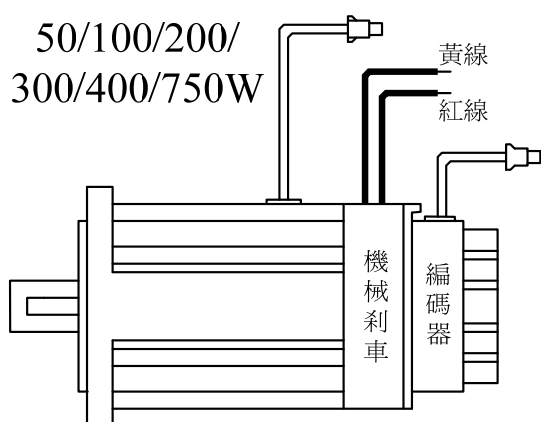


2-1-6 TB端子說明

名稱	端子符號	詳細說明
主迴路電源輸入端	R	連接外部 AC 電源。 單／三相 200~230VAC +10 ~ -15% 50/60Hz ±5%
	S	
	T	
外部回生電阻端子	P	當使用外部回生電阻時，需在 Cn012 設定電阻功率。
	PC	電阻值選用請參照 技術手冊 內之說明。
馬達電源輸出端子	U	輸出至馬達 U 相電源，馬達端線色為紅色。
	V	輸出至馬達 V 相電源，馬達端線色為白色。
	W	輸出至馬達 W 相電源，馬達端線色為黑色
馬達外殼接地端子	⏚	馬達外殼地線接點，馬達端線色為綠色或黃綠色。

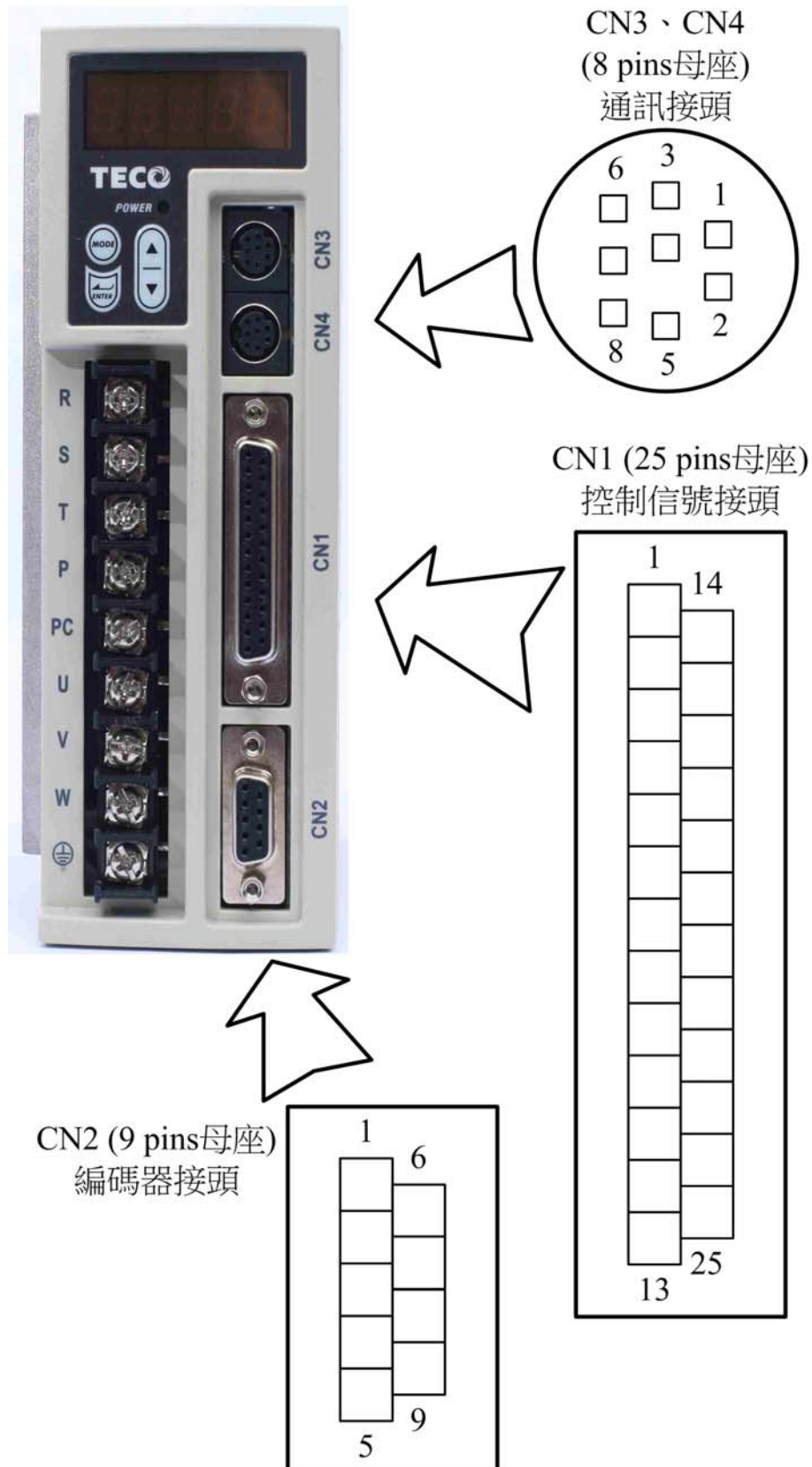
2-1-7 馬達附機械式剎車(BRAKE)接線說明

若要解除機械式剎車，50/100/200/300/400/750W 系列需將紅線及黃線連接到 DC +24V 電壓(無極性分別)，550/1K/1.5K/2K/3KW 系列是由馬達電源連接頭的「A」、「F」腳位輸出，解除後伺服馬達才能正常工作。



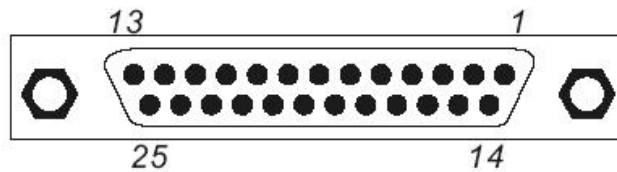
2-2 I/O 信號端子說明

伺服驅動器提供四組連接端子，包含通訊連接端子、CN1 控制信號連接端子及 CN2 編碼器連接端子，下圖為與各端子連接之公座接腳位置圖。



2-2-1 CN1 控制信號端子說明

(1) CN1 端子配置圖：



腳位	名稱	功能	腳位	名稱	功能
1	DI-1	數位輸入端子 1	14	DI-2	數位輸入端子 2
2	DI-3	數位輸入端子 3	15	DI-4	數位輸入端子 4
3	DI-5	數位輸入端子 5	16	DI-6	數位輸入端子 6
4	Pulse	位置脈波命令輸入 (+)	17	DICOM	數位輸入端子共端
5	/Pulse	位置脈波命令輸入 (-)	18	DO-1	數位輸出端子 1
6	Sign	位置符號命令輸入 (+)	19	DO-2	數位輸出端子 2
7	/Sign	位置符號命令輸入 (-)	20	DO-3	數位輸出端子 3
8	IP24	+24V 電源輸出	21	PA	分周輸出 A相
9	/PA	分周輸出 /A相	22	PB	分周輸出 B相
10	/PB	分周輸出 /B相	23	PZ	分周輸出 Z相
11	/PZ	分周輸出 /Z相	24	IG24	+24V 電源地端
12	SIC	類比輸入端子 速度命令/速度限制輸入	25	TIC	類比輸入端子 轉矩命令/轉矩限制輸入
13	AG	類比信號地端			

註：

1. 數位輸入/輸出端子(DI/DO)可任意規劃機能，詳細設定方式請參照 **Hn** 參數內容。
2. 數位輸入/輸出端子(DI/DO)信號線之屏蔽線，應與連接器的外殼相接。

(2) CN1 信號名稱及說明：

(a) 一般 I/O 信號說明：

一般 I/O 接腳機能及接線模式說明

信號	功能代碼	Pin No.	接線模式
位置脈波命令輸入	Pulse	4	IO3
	/Pulse	5	
位置符號命令輸入	Sign	6	
	/Sign	7	
速度/轉矩類比命令輸入	SIC	12	IO5
速度/轉矩限制類比命令輸入	TIC	25	
分周輸出 A 相	PA	21	IO4
分周輸出 /A 相	/PA	9	
分周輸出 B 相	PB	22	
分周輸出 /B 相	/PB	10	
分周輸出 Z 相	PZ	23	
分周輸出 /Z 相	/PZ	11	
原點信號輸出	/PZ	11	IO2
數位輸入端子共端	DICOM	17	
類比信號接地端	AG	13	
+24V 電源輸出	IP24	8	
+24V 電源地端	IG24	24	

一般 I/O 信號機能說明

信號名稱	功能代碼	模式	I/O 動作功能說明
位置脈波命令輸入	Pulse	Pe	驅動器可接收以下三種不同的脈波命令種類： ・ 脈波(Pulse)+符號(Sign) ・ 正轉(CCW)/反轉(CW)脈波 ・ AB 相脈波
	/Pulse		
位置符號命令輸入	Sign		
	/Sign		
速度類比命令輸入	SIC	S	速度模式下輸入接點 SPD1=0 、 SDP2=0 (註)使用外部速度命令時，輸入電壓範圍 -10V~+10V ， Sn216 可設定輸入電壓為±10V 時的馬達輸出速度。
轉矩類比命令輸入		T	轉矩模式時使用，輸入電壓範圍 -10~+10V ， Tn103 可設定輸入電壓為±10V 時的馬達輸出轉矩。
轉矩模式 速度限制命令	TIC	T	轉矩模式下輸入接點 SPD1=0 、 SDP2=0 (註)使用外部速度限制時，輸入電壓範圍 0~+10V ，10V 所對應之速度限制為馬達額定速度。
位置/速度模式 轉矩限制命令		Pi Pe S	速度模式下輸入接點 TLMT=1 (註)使用外部轉矩限制時，輸入電壓範圍 0~+10V ，輸入 10V 將限制馬達轉矩在額定轉矩的 300%。
分周輸出 A 相	PA	ALL	將馬達的編碼器信號經分周比處理後輸出。其每轉輸出的脈波數，可於 Cn005 進行設定。 當 Cn004 設為 1 時，從馬達負載端看，為 CCW 旋轉，A 相領先 B 相 90 度。 輸出信號為 Line Driver 方式。
分周輸出/A 相	/PA		
分周輸出 B 相	PB		
分周輸出/B 相	/PB		
分周輸出 Z 相	PZ		
分周輸出/Z 相	/PZ		
原點信號輸出	/PZ	ALL	為 Z 相開集極(Open Collector)輸出接點。
類比信號接地端	AG	ALL	CN1 的 Pin 12、25 等類比信號腳位的接地端。
數位輸入端子共端	DICOM	ALL	數位輸入電源供應共端。
+24V 電源輸出	IP24	ALL	+24V 電源輸出端(Max. 0.2A)。
+24V 電源地端	IG24	ALL	+24V 電源接地端。

註：“1”表示與 **IG24** 短路。“0”表示與 **IG24** 開路。

(b) 數位 I/O 信號說明：

因伺服驅動器應用上之需求，各操作模式使用的數位輸出入接腳機能亦不同，爲了在有限的接腳下提供更多的機能，本驅動器提供多機能接腳設定，使用者可依據應用上的需求，針對各個腳位進行機能設定。

其中，數位輸入腳位提供 6 個(Pin1~3,14~16)可規劃腳位，數位輸出腳位提供 3 個 (Pin18~20)可規劃腳位。下表爲預設之數位輸出入腳位及機能，相關參數設定請參考 5-6-1 節。

預設數位輸入接腳機能及接線模式

信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式
伺服啓動	DI-1	SON	1	IO1
異常警報清除	DI-2	ALRS	14	
PI/P 切換	DI-3	PCNT	2	
伺服鎖定	DI-4	LOK	15	
內部速度命令選擇 1	DI-5	SPD1	3	
外部轉矩限制	DI-6	TLMT	16	

預設數位輸出接腳機能及接線模式

信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式
伺服準備完成	DO-1	RDY	18	IO1
伺服異常	DO-2	ALM	19	
零速度信號	DO-3	ZS	20	

數位輸入機能說明

(此說明除 CCWL 及 CWL 為高電位動作外，其他腳位為低電位動作，相關參數設定請參考 5-6-1 節)

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明																				
伺服啟動	SON	ALL	當 SON 與 IG24 短路，進入 Servo ON 狀態，與 IG24 開路為 Servo OFF 狀態。注意！開電源前務必使輸入接點 SON (伺服啟動)不動作，以免發生危險。																				
異常重置	ALRS	ALL	當 ALRS 與 IG24 短路，即解除異常造成的停止狀態。但編碼器異常、記憶體異常等警報則會再發出相同的警報，請在排除異常原因之後，重置電源。																				
PI/P 切換	PCNT	Pi/Pe/S	PCNT 與 IG24 短路會將速度迴路控制由比例積分控制轉換為比例控制。																				
CCW 方向 驅動禁止	CCWL	ALL	連接 CCW 過行程(over travel)檢知器，正常時 CCWL 與 IG24 短路，與 IG24 開路即表 CCW 過行程發生。																				
CW 方向 驅動禁止	CWL	ALL	連接 CW 過行程(over travel)檢知器，正常時 CWL 與 IG24 短路，與 IG24 開路即表 CW 過行程發生。																				
外部轉矩限制	TLMT	Pi/Pe/S	當 TLMT 與 IG24 短路，會將馬達輸出轉矩限制在轉矩限制接腳(PIC 、 NIC)輸入的命令電壓範圍內。																				
脈波誤差量 清除	CLR	Pi/Pe	當 CLR 與 IG24 短路，清除位置偏差計數器(Position Error Counter)內積存脈波數。																				
伺服鎖定	LOK	S	當 LOK 與 IG24 短路，將速度控制模式轉換為位置控制模式以便將馬達鎖定在最後的位置。																				
緊急停止	EMC	ALL	當 EMC 與 IG24 短路，進入緊急停止狀態，立即 Servo OFF 退出運轉狀態，並由 Cn008 決定動態剎車是否動作。																				
內部速度命令/ 限制選擇 1 內部速度命令/ 限制選擇 2	SPD1 SPD2	S/T	<p>內部速度設定及限制說明：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>SPD2</th> <th>SPD1</th> <th>速度命令 (速度模式)</th> <th>速度限制命令 (轉矩模式)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>外部命令(SIC)</td> <td>外部限制(TIC)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Sn201</td> <td>Tn105</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Sn202</td> <td>Tn106</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Sn203</td> <td>Tn107</td> </tr> </tbody> </table> <p>“1”：表示與 IG24 短路。 “0”：表示與 IG24 開路。</p>	SPD2	SPD1	速度命令 (速度模式)	速度限制命令 (轉矩模式)	0	0	外部命令(SIC)	外部限制(TIC)	0	1	Sn201	Tn105	1	0	Sn202	Tn106	1	1	Sn203	Tn107
SPD2	SPD1	速度命令 (速度模式)	速度限制命令 (轉矩模式)																				
0	0	外部命令(SIC)	外部限制(TIC)																				
0	1	Sn201	Tn105																				
1	0	Sn202	Tn106																				
1	1	Sn203	Tn107																				

數位輸入機能說明

(此說明除 CCWL 及 CWL 為高電位動作外，其他腳位為低電位動作，相關參數設定請參考 5-6-1 節)

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明															
控制模式切換	MDC	Pe/S/T	當 MDC 與 IG24 短路時，會將現在控制模式轉成預定的控制模式，請參照 Cn001 。															
位置命令禁止	INH	Pe	當 INH 與 IG24 短路時，位置命令輸入無效(不接受外部所送的脈波命令)。															
速度命令反向	SPDINV	S	在使用速度模式時，當 SPDINV 與 IG24 短路，所設定的旋轉速度變成反向的旋轉速度。															
增益切換	G-SEL	Pi/Pe/S	當 G-SEL 與 IG24 短路，由第一段控制增益切換至第二段控制增益															
電子齒輪比分子選擇 1~2	GN1 GN2	Pi/Pe	<p>電子齒輪比分子選擇說明：</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>GN2</th> <th>GN1</th> <th>電子齒輪比分子</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>Pn302</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>Pn303</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>Pn304</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>Pn305</td> </tr> </tbody> </table> <p>“1”：表示與 IG24 短路。 “0”：表示與 IG24 開路。</p>	GN2	GN1	電子齒輪比分子	0	0	Pn302	0	1	Pn303	1	0	Pn304	1	1	Pn305
GN2	GN1	電子齒輪比分子																
0	0	Pn302																
0	1	Pn303																
1	0	Pn304																
1	1	Pn305																
內部位置命令觸發	PTRG	Pi	當 PTRG 與 IG24 短路時(上緣觸發)，馬達會依據接點 POS1~POS4 選擇相對應的位置命令進行動作。															
內部位置命令暫停	PHOLD	Pi	當 PHOLD 與 IG24 短路時(上緣觸發)，馬達會減速停止。															
開始回到原點	SHOME	Pi/Pe	當 SHOME 與 IG24 短路時(上緣觸發)，觸發原點復歸機能。															
外部參考原點	ORG	Pi	當 ORG 與 IG24 短路時(上緣觸發)，伺服驅動器會以此作為原點復歸之外部參考點。															

數位輸入機能說明

(此說明除 CCWL 及 CWL 為高電位動作外，其他腳位為低電位動作，相關參數設定請參考 5-6-1 節)

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明																																																																																																						
內部位置命令 選擇 1~5	POS1 POS2 POS3 POS4 POS5	Pi	內部位置命令選擇說明：																																																																																																						
			<table border="1"> <thead> <tr> <th>POS5</th> <th>POS4</th> <th>POS3</th> <th>POS2</th> <th>POS1</th> <th>內部位置命令選擇</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td></td></tr> </tbody> </table>	POS5	POS4	POS3	POS2	POS1	內部位置命令選擇	0	0	0	0	0		0	0	0	0	1		0	0	0	1	0		0	0	0	1	1		0	0	1	0	0		0	0	1	0	1		0	0	1	1	0		0	0	1	1	1		0	1	0	0	0		0	1	0	0	1		0	1	0	1	0		0	1	0	1	1		0	1	1	0	0		0	1	1	0	1		0	1	1	1	0		0	1	1	1	1	
			POS5	POS4	POS3	POS2	POS1	內部位置命令選擇																																																																																																	
			0	0	0	0	0																																																																																																		
			0	0	0	0	1																																																																																																		
			0	0	0	1	0																																																																																																		
			0	0	0	1	1																																																																																																		
			0	0	1	0	0																																																																																																		
			0	0	1	0	1																																																																																																		
			0	0	1	1	0																																																																																																		
			0	0	1	1	1																																																																																																		
			0	1	0	0	0																																																																																																		
			0	1	0	0	1																																																																																																		
			0	1	0	1	0																																																																																																		
			0	1	0	1	1																																																																																																		
0	1	1	0	0																																																																																																					
0	1	1	0	1																																																																																																					
0	1	1	1	0																																																																																																					
0	1	1	1	1																																																																																																					
:																																																																																																									
:																																																																																																									
<table border="1"> <tbody> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td></td></tr> </tbody> </table>						1	1	1	1	0		1	1	1	1	1																																																																																									
1	1	1	1	0																																																																																																					
1	1	1	1	1																																																																																																					
“1”：表示與 IG24 短路。																																																																																																									
“0”：表示與 IG24 開路。																																																																																																									
轉矩命令反向	TRQINV	T	在使用轉矩模式時，當 TRQINV 與 IG24 短路，所設定的轉矩命令輸出方向變成反向輸出。																																																																																																						
外部轉矩命令 正/反向選擇	RS1 RS2	T	外部轉矩命令正/反向選擇設定說明：																																																																																																						
			<table border="1"> <thead> <tr> <th>RS2</th> <th>RS1</th> <th>說明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>無轉矩產生</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>依照目前轉矩命令方向旋轉</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>依照目前轉矩命令方向反向旋轉</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>無轉矩產生</td></tr> </tbody> </table>	RS2	RS1	說明	0	0	無轉矩產生	0	1	依照目前轉矩命令方向旋轉	1	0	依照目前轉矩命令方向反向旋轉	1	1	無轉矩產生																																																																																							
			RS2	RS1	說明																																																																																																				
			0	0	無轉矩產生																																																																																																				
			0	1	依照目前轉矩命令方向旋轉																																																																																																				
1	0	依照目前轉矩命令方向反向旋轉																																																																																																							
1	1	無轉矩產生																																																																																																							
“1”：表示與 IG24 短路。																																																																																																									
“0”：表示與 IG24 開路。																																																																																																									

數位輸出機能說明

(此說明腳位為低電位動作，相關參數設定請參考 5-6-1 節)

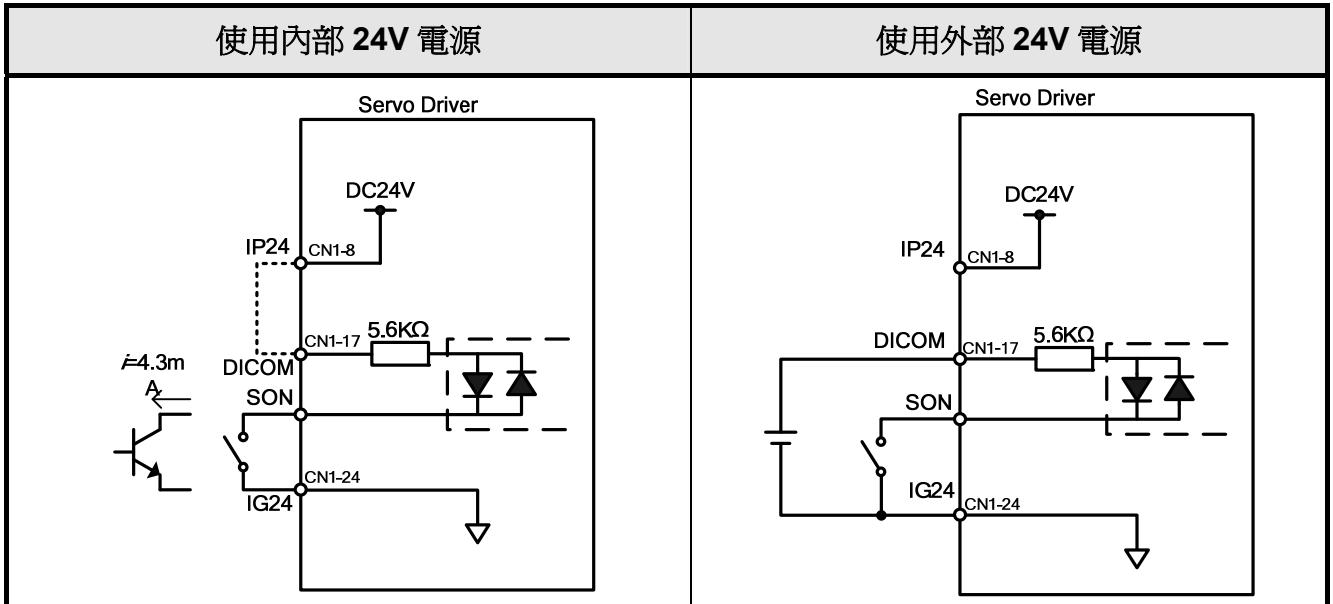
信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明
伺服準備完成	RDY	ALL	主電源，控制電源輸入正常，在沒有異常警報狀態時，接腳 RDY 與 IG24 短路。
伺服異常	ALM	ALL	在正常時，接腳 ALM 與 IG24 開路。驅動器出現異常警報後，保護機能動作，接腳與 IG24 成爲短路。
零速度信號	ZS	S	當馬達速度低於 Sn215 所設定之速度時，接腳 ZS 與 IG24 短路。
機械剎車信號	BI	ALL	當 Cn008 設爲 1、3 時，則伺服啓動時，接腳 BI 與 IG24 短路，伺服沒有激磁時，接腳與 IG24 成爲開路。（此腳位正常使用時是接到控制馬達之機械剎車的繼電器）。
速度到達信號	INS	S	當馬達速度到達 Cn007 所設定速度值時，接腳 INS 與 IG24 短路。
定位完成信號	INP	Pi/Pe	當偏差計數器的值小於 Pn307 所設定的位置定位範圍時，接腳 INP 與 IG24 短路。
原點復歸完成信號	HOME	Pi/Pe	當原點復歸完成後，接腳 HOME 與 IG24 短路。
轉矩到達信號	INT	ALL	當馬達輸出轉矩到達 Tn108 所設定轉矩到達判斷值時，接腳 INT 與 IG24 短路

(3) CN1 介面電路及接線模式：

以下將介紹 CN1 各接點之介面電路，及與上位控制器接線方式。

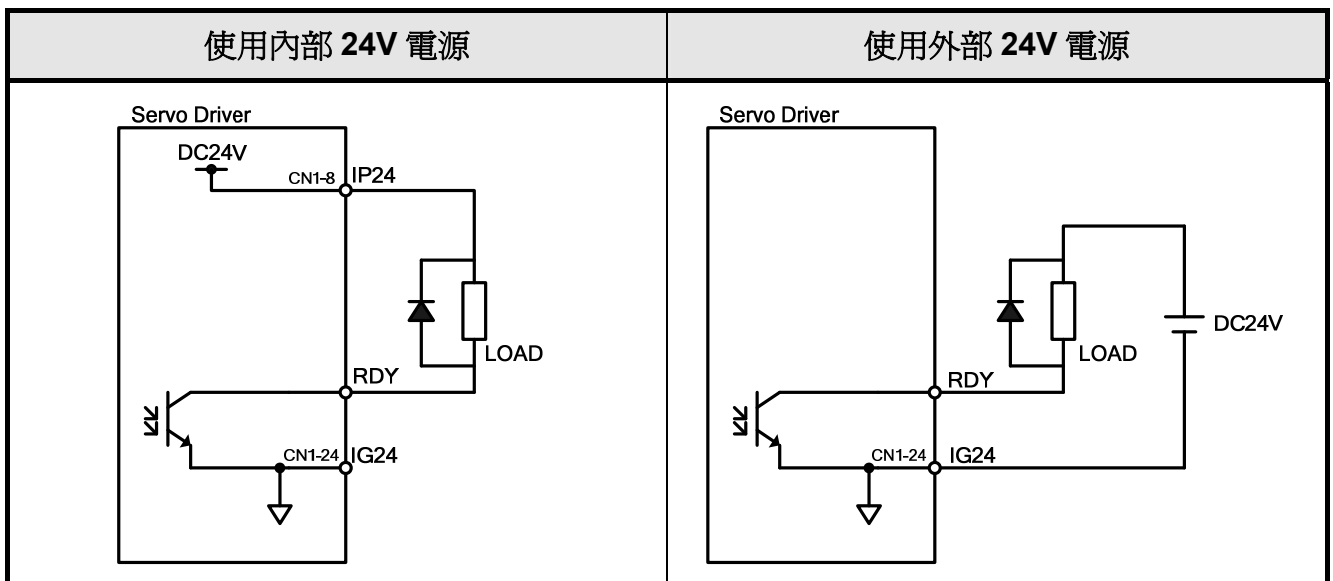
(a) 數位輸入介面電路(IO1)：

數位輸入介面電路可由繼電器或開集極電晶體電路進行控制。繼電器需選擇低電流繼電器，以避免接觸不良的現象。使用外部電壓最大為 24V。



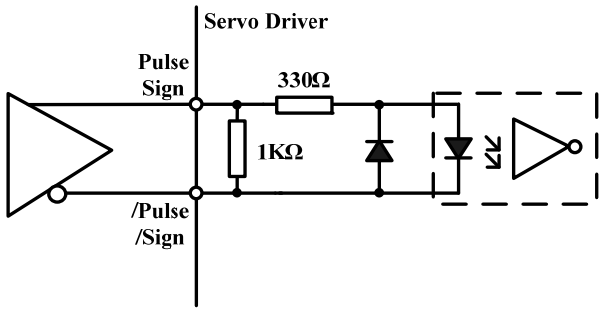
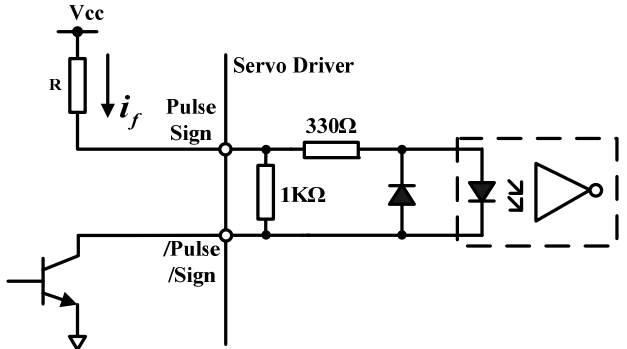
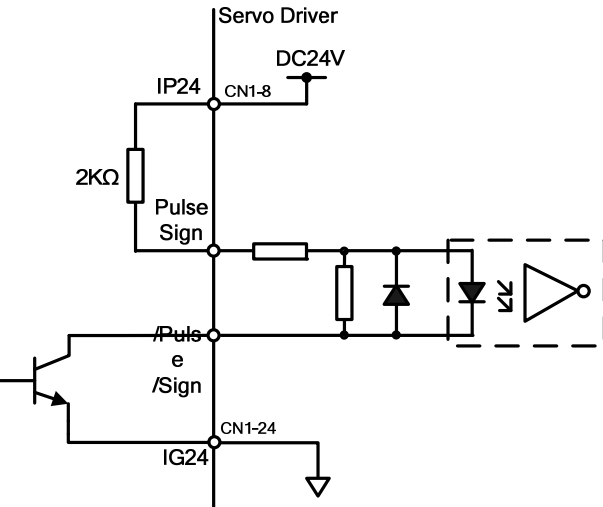
(b) 數位輸出介面電路(IO2)：

使用外部電源時，請注意電源之極性，相反極性將導致驅動器損毀。數位輸出為 Open Collector 方式，外部電壓最大以 24V 為限，最大電流為 10mA。以負載而言，當使用繼電器等電感性負載時，需加入二極體與電感性負載並聯，若二極體的極性相反時，將導致驅動器損毀。



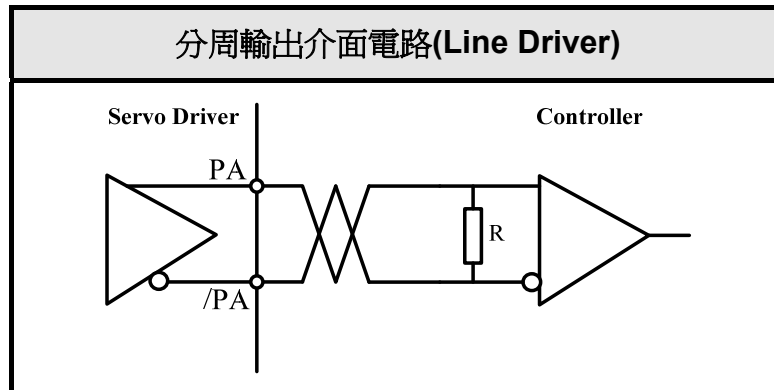
(c) 脈波命令輸入介面電路(I03)：

建議採用 Line Driver 輸入方式以確實傳送脈波命令，最大輸入命令頻率為 500kpps。使用開集極(Open Collector)輸入方式，將導致輸入命令頻率會降低，最大輸入命令頻率為 200kpps。伺服驅動器僅提供 24V 電源，其他電源需自行準備。若電源極性相反時，將導致驅動器損毀。外部電源(Vcc)最大以 24V 為限，輸入電流約為 8~15mA，請參考以下範例選定電阻 R。脈波命令輸入時序波形請參考 5-4-1 節。

差動輸入脈波命令(Line Driver)	開集極輸入脈波命令(Open Collector)		
 <p>差動命令最大輸入命令頻率為 500kpps</p>	 <p>開集極命令最大輸入命令頻率為 200kpps</p>		
開集極輸入脈波命令(使用內部 24V)	開集極輸入電阻(R)選用範例		
 <p>開集極命令最大輸入命令頻率為 200kpps</p>	<p>外部電源 Vcc=24V 選用 R=2KΩ</p>	<p>外部電源 Vcc=12V 選用 R=750Ω</p>	<p>外部電源 Vcc=5V 選用 R=100Ω</p>

(d) 分周輸出介面電路(104)：

分周輸出介面電路為 Line Driver 輸出方式，請於 Line Receiver 輸入端連接終端電阻 (R=200~330Ω)。



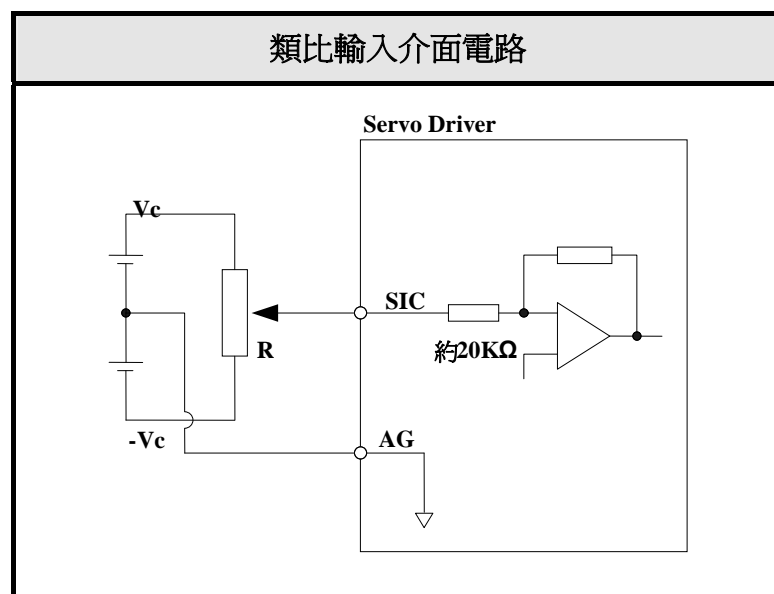
(e) 類比輸入介面電路(105)：

因驅動器內部電源，有時會載有漣波(ripple)，故盡量使用外部電源。外部電源的極性相反時，將導致驅動器損毀。外加電源電壓(Vc)最大應在 12V 以下，端子輸入電壓不可超過 10V，過大的輸入電壓將導致驅動器損毀。使用驅動器內部電源時，須選定最大電流在 10mA 以下之電阻 R(建議 R 為 3KΩ 以上)。

SIC 輸入阻抗：15KΩ

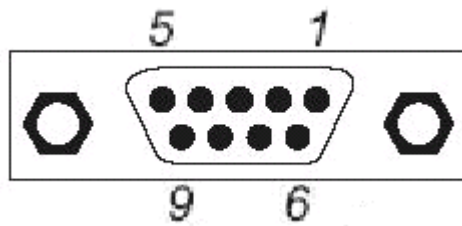
TIC 輸入阻抗：40KΩ

NIC 輸入阻抗：20KΩ



2-2-2 CN2 編碼器信號端子說明

(1) CN2 端子配置圖：



腳位	名稱	功能	腳位	名稱	功能
1	B	編碼器 B相輸入	6	—	—
2	/A	編碼器 /A相輸入	7	/Z	編碼器 /Z相輸入
3	A	編碼器 A相輸入	8	Z	編碼器 Z相輸入
4	GND	+5V 電源地端	9	/B	編碼器 /B相輸入
5	+5E	+5V 電源輸出			

註：

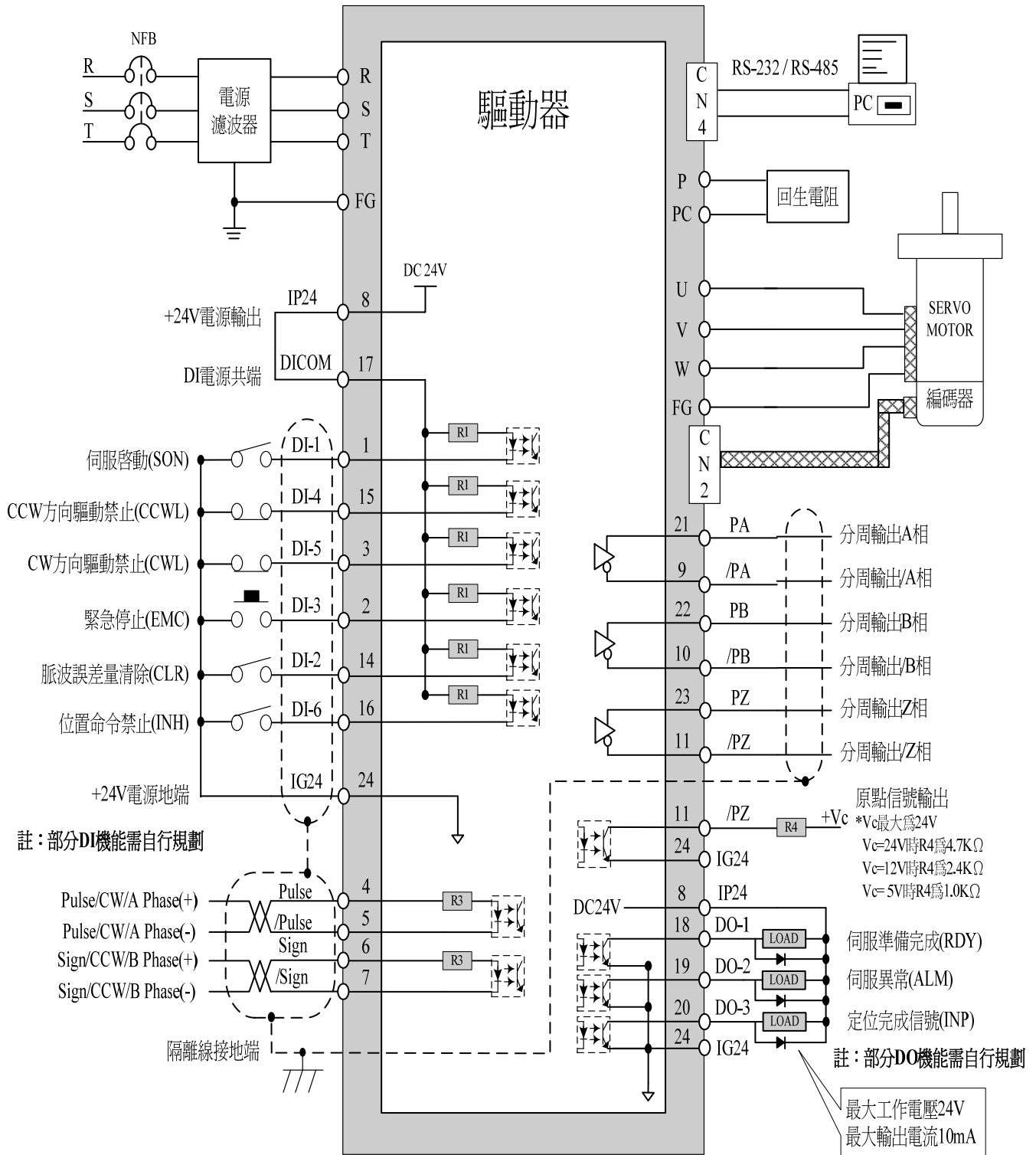
未使用之端子，請勿連接任何配線。

(2) I/O 信號名稱及說明：

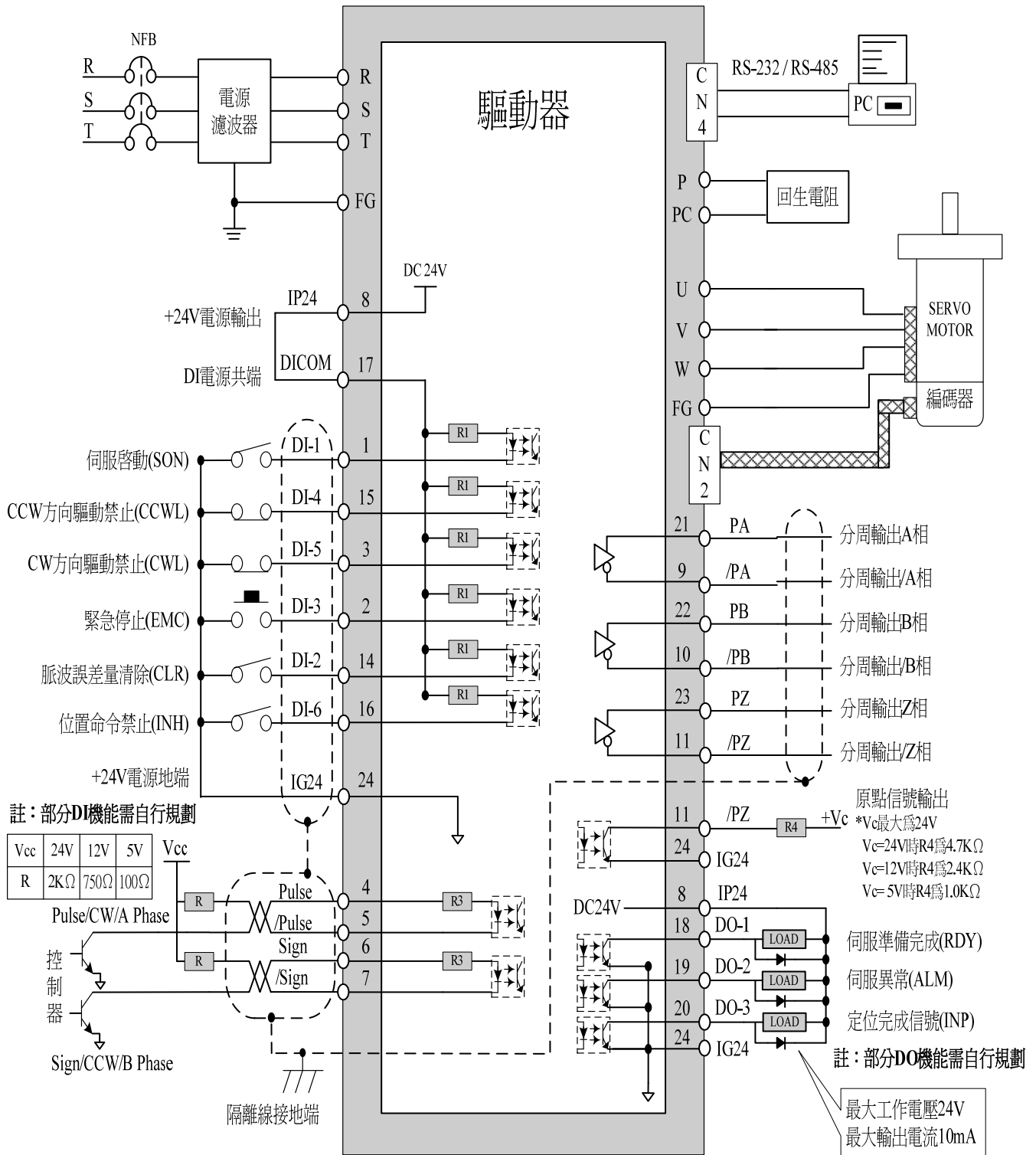
Pin No.	信號名稱	功能代碼	編碼器輸出 編號及線色		接腳功能說明
			一般 接頭	軍規 接頭	
			9 線 (省線型)	輸出 編號	
5	電源輸出+端	+5V	白	B	編碼器用 5V 電源(由驅動器提供)，電纜在 20 公尺以上時，爲了防止編碼器電壓降低，應各別使用 2 條電源線。而且超過 30 公尺以上時，請與供應商諮詢。
4	電源輸出-端	0V	黑	I	
3	A 相編碼器輸入	A	綠	A	編碼器 A 相由馬達端輸出至驅動器。
2		/A	藍	C	
1	B 相編碼器輸入	B	紅	H	編碼器 B 相由馬達端輸出至驅動器。
9		/B	粉紅	D	
8	Z 相編碼器輸入	Z	黃	G	編碼器 Z 相由馬達端輸出至驅動器。
7		/Z	橙	E	
6	未使用				請勿作任何接線。

2-3 控制信號標準接線圖

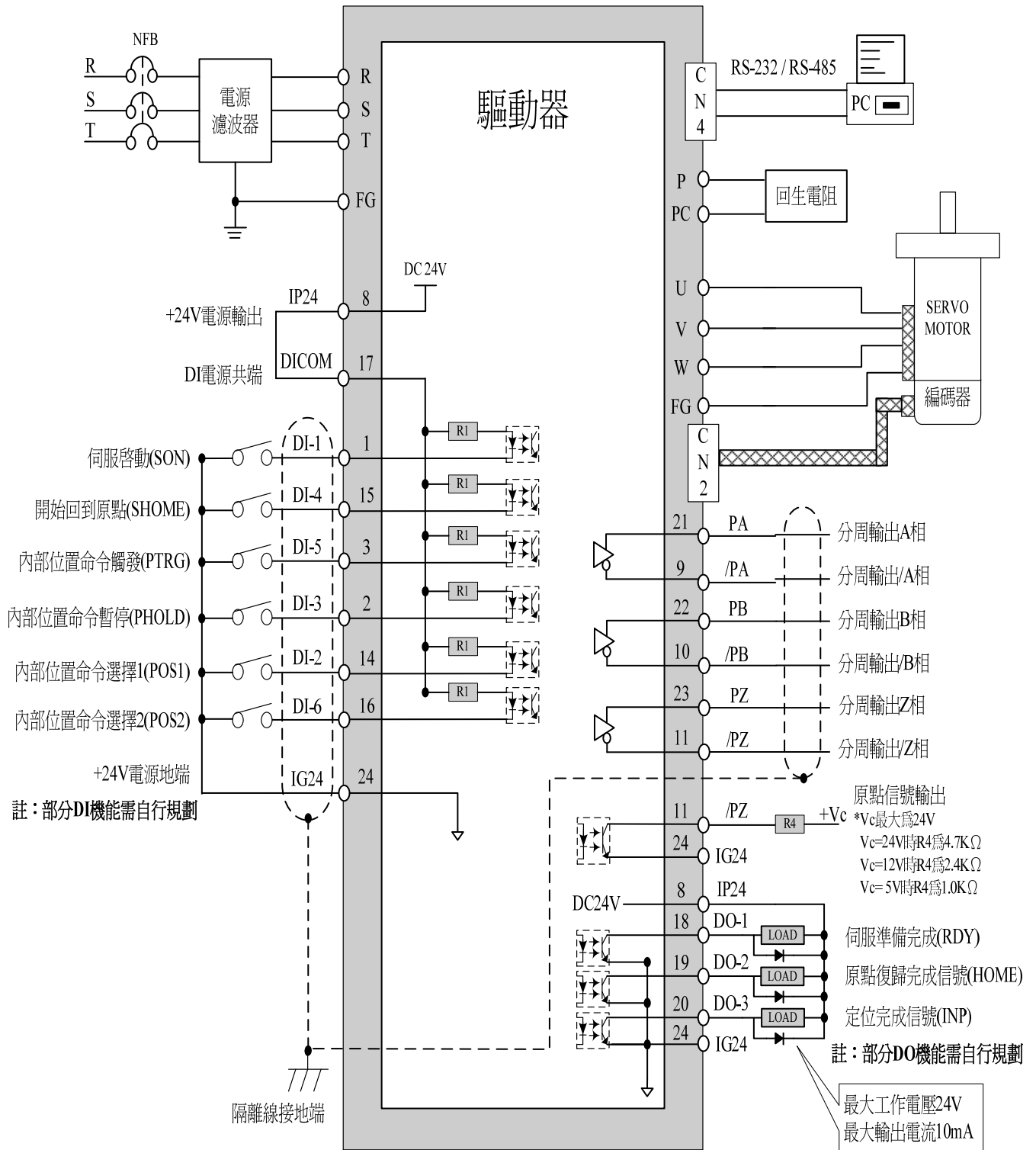
2-3-1 位置控制(Pe Mode)接線圖(Line Driver)



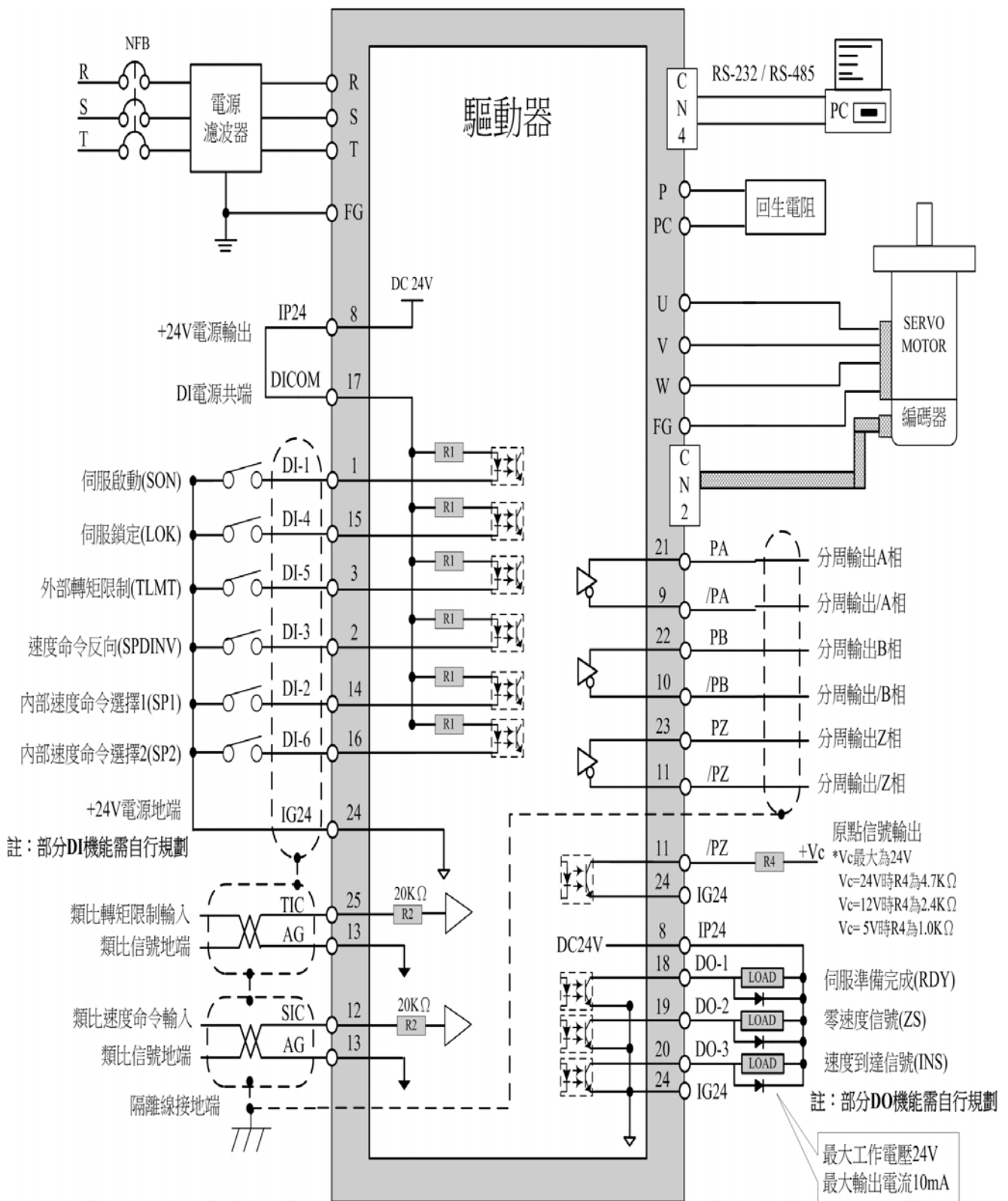
2-3-2 位置控制(Pe Mode)接線圖(Open Collector)



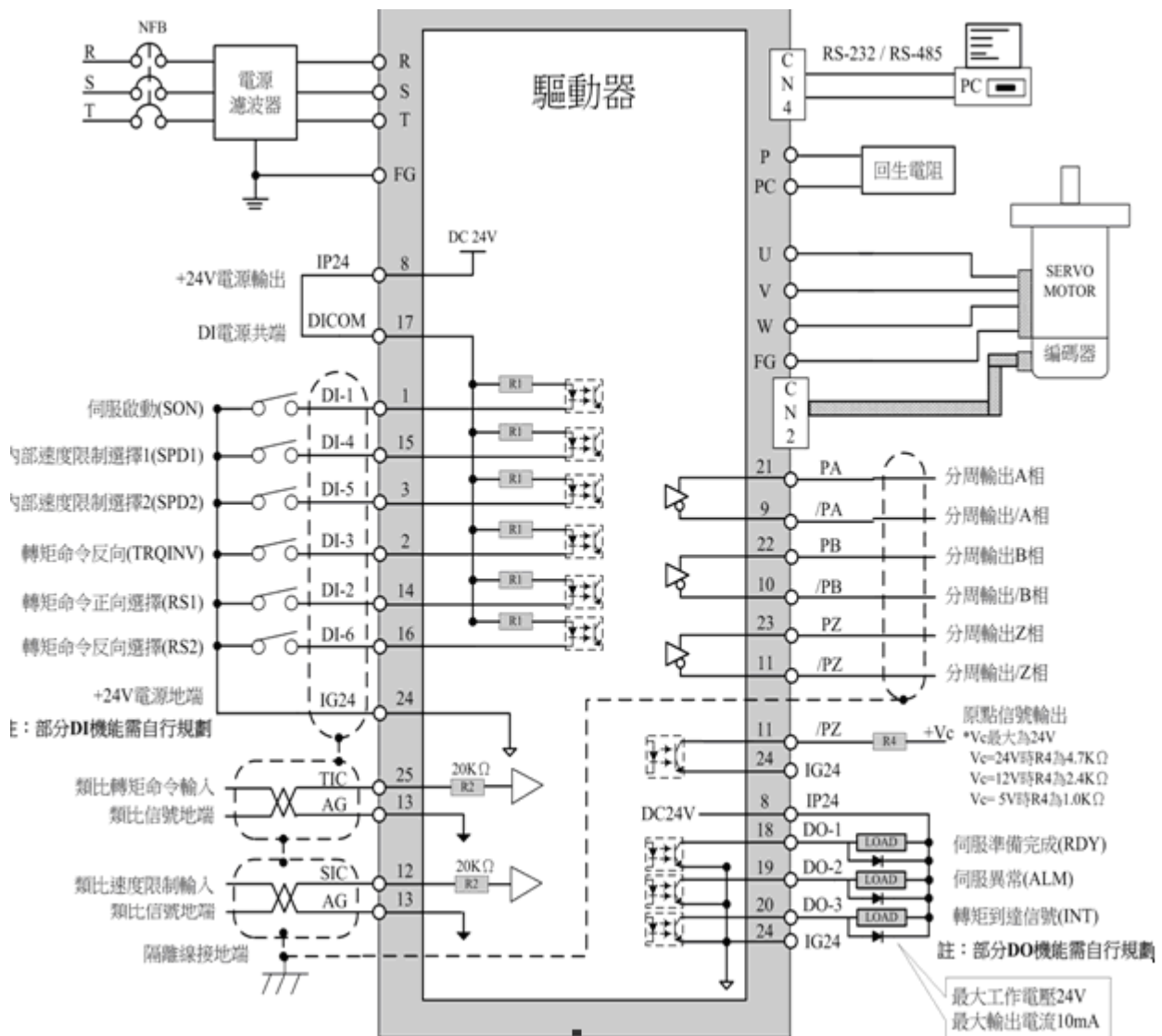
2-3-3 位置控制(Pi Mode)接線圖



2-3-4 速度控制(S Mode)接線圖



2-3-5 轉矩控制(T Mode)接線圖



第三章 面板操作說明

3-1 驅動器面板操作說明

本裝置包含五個 LED 七段顯示器、四個操作按鍵以及一個 LED 指示燈，如下圖所示。

其中，**POWER 指示燈(綠色)**亮時，表示本裝置已經通電，可以正常運作；

當關閉電源後，本裝置的主電路尚有電力存在，使用者必須等到此燈全暗後才可拆裝電線。



按鍵符號	按鍵名稱	按鍵功能說明
	模式選擇鍵 (MODE 鍵)	1、選擇本裝置所提供的九種參數，每按一下會依序循環變換參數。 2、在設定資料畫面時，按一下跳回參數選擇畫面。
	數字增加鍵 (UP 鍵)	1、選擇各種參數的項次。 2、改變數字資料。 3、同時按下  鍵，可清除異常警報狀態。
	數字減少鍵 (DOWN 鍵)	
	資料設定鍵 (ENTER 鍵)	1、資料確認；參數項次確認。 2、左移可調整的位數。 3、結束設定資料。





當電源打開以後，可經由 MODE 鍵來選擇本裝置所提供的十種參數，順序如下說明：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源	- 0 0 0 0	當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2		0 n - 0 0	按MODE鍵1次進入狀態顯示參數。
3		d n - 0 0	按MODE鍵1次進入診斷參數。
4		AL - 0 0	按MODE鍵1次進入異常警報履歷參數。
5		C n 0 0	按MODE鍵1次進入系統參數。
6		T n 1 0	按MODE鍵1次進入轉矩控制參數。
7		S n 2 0	按MODE鍵1次進入速度控制參數。
8		P n 3 0	按MODE鍵1次進入位置控制參數。
9		P n 4 0	按MODE鍵1次進入點對點位置控制參數。
10		9 n 4 0	按MODE鍵1次進入快捷參數。
11		H n 5 0	按MODE鍵1次進入多機能接點規劃參數。
12		- 0 0 0 0	按MODE鍵1次再次進入狀態顯示畫面。如此依序循環下去。

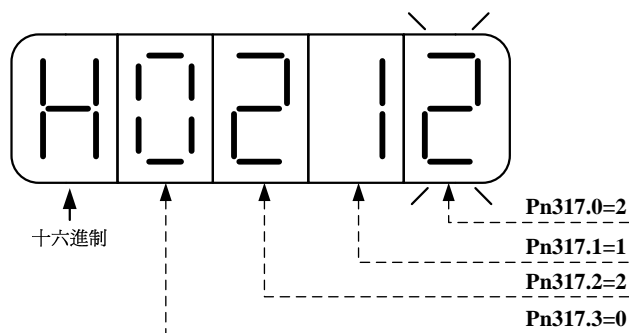
以下提供一個設定範例，所有按鍵的功能皆有使用到，使用者實際操作一次即可明白各按鍵的功能，例如欲設定 **Sn203**(內部速度命令 3)為 100rpm，請依照以下步驟操作：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入 狀態顯示畫面 。
2			按MODE鍵6次進入 速度控制參數 。
3			按UP鍵2次，選擇 速度控制參數 的項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入 Sn203 的設定畫面。
5			按ENTER鍵1次，左移可調整的位數(閃爍的LED)。
6			按ENTER鍵1次，左移可調整的位數(閃爍的LED)。
7			按DOWN鍵2次，將百位數3往下調整為1。
8			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

參考上例，若在進入設定畫面時，不想做任何設定調整，只要按一下 MODE 鍵即可跳回參數選擇畫面。

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源	- 0 0 0 0	當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2		S n 2 0 1	按MODE鍵6次進入速度控制參數。
3		S n 2 0 3	按UP鍵2次，選擇速度控制參數的項次。
4		0 0 3 0 0	持續按ENTER鍵達2秒後，進入Sn203的設定畫面。
5		S n 2 0 3	按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面。

本裝置有些參數是以十六進制顯示，如果設定畫面的最高位數顯示 H，則代表此參數是以十六進制設定，設定範例說明：假設 Pn317(原點復歸模式設定)=0212，則顯示畫面為



本裝置正負數值顯示說明如下：

正負號顯示說明	正值顯示	負值顯示
若可設定的數值範圍小於或等於 4 位數，負值顯示時，最高位數會顯示負數符號，例如 Sn201 (內部速度命令 1)。	3000 	-3000
若可設定範圍大於 4 位數，負值顯示時，所有位數的小數點皆亮，例如 Pn317 (內部位置命令 1-圈數)。	30000 	-30000

本裝置負值設定操作說明如下：

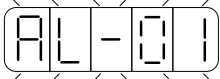


(1)若可設定的數值範圍小於或等於 4 位數，例如將 **Sn201**(內部速度命令 1)=100 設定成-100

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵6次進入速度控制參數。
3			持續按ENTER鍵達2秒後，進入Sn201的設定畫面。
4			按ENTER鍵4次，將可調整的位數左移四位，亦即移到最高位數。
5			按UP鍵或DOWN鍵1次，出現負數符號。若再按1次，則負數符號消失。
6			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

(2)若可設定範圍大於 4 位數，例如將 **Pn317**(內部位置命令 1-圈數)=0 設定成-10000

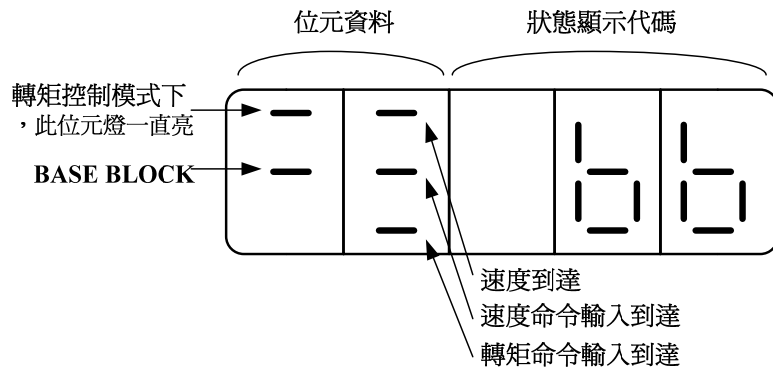
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵7次進入位置控制參數。
3			選擇Pn317項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入Pn317的設定畫面。
5			按ENTER鍵4次，將可調整的位數左移四位。
6			按DOWN鍵1次，將萬位數0往下調整為1，所有位數的小數點皆亮，代表目前設定值為負值。
7			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

本裝置可利用面板操作清除異常警報，而不需使用輸入接點 **ALRS** 來清除，操作說明如下：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	警報產生		假設發生電壓過低警報，面板閃爍顯示AL-01。
2			當異常排除後，先解除輸入接點 SON 動作(亦即解除馬達激磁狀態)。 然後同時按UP鍵和DOWN鍵，面板顯示RESET一下後馬上跳回參數項次選擇畫面，此時異常警報正確清除。

本裝置開啓電源後，LED 顯示狀態顯示畫面，會以位元資料與狀態顯示代碼指示本裝置之狀態，其中速度與轉矩控制模式和位置控制模式在狀態顯示畫面下之顯示內容定義並不相同，說明如下：

(1)速度與轉矩控制模式：

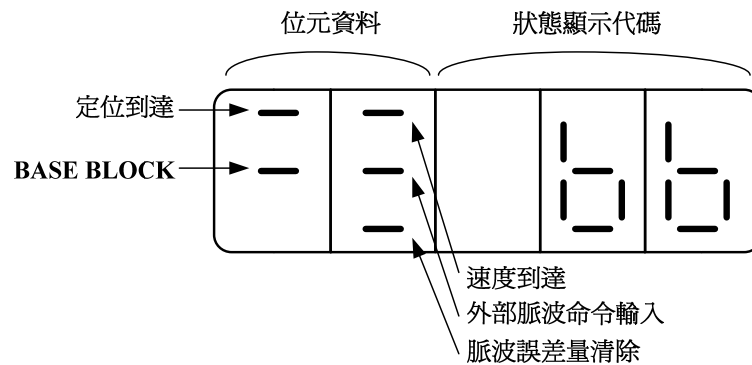


關於位元資料與狀態顯示代碼說明如下：

位元資料	說明	
	位元燈亮	位元燈不亮
BASE BLOCK	在 Servo OFF 狀態	在 Servo ON 狀態
速度到達(INS)	馬達速度大於 Cn007 (速度到達判定值)	馬達速度小於 Cn007 (速度到達判定值)
速度命令輸入到達	速度命令輸入值大於 Cn007 (速度到達判定值)	速度命令輸入值小於 Cn007 (速度到達判定值)
轉矩命令輸入到達	轉矩命令輸入值大於 10% 額定轉矩	轉矩命令輸入值小於 10% 額定轉矩

狀態顯示代碼	說明
	BASE BLOCK 中 在 Servo OFF 狀態(馬達在非激磁狀態)
	伺服激磁運轉中 在 Servo ON 狀態(馬達在激磁運轉狀態)
	CCW 方向驅動禁止 輸入接點 CCWL 動作
	CW 方向驅動禁止 輸入接點 CWL 動作

(2) 位置控制模式：



關於位元資料與狀態顯示代碼說明如下：

位元資料	說明	
	位元燈亮	位元燈不亮
BASE BLOCK	在 Servo OFF 狀態	在 Servo ON 狀態
定位完成(INP)	位置誤差量小於 Pn307 (定位完成判定值)	位置誤差量大於 Pn307 (定位完成判定值)
速度到達(INS)	馬達速度大於 Cn007 (速度到達判定值)	馬達速度小於 Cn007 (速度到達判定值)
外部脈波命令輸入	有外部脈波命令輸入	沒有外部脈波命令輸入
脈波誤差量清除	輸入接點 CLR (脈波誤差量清除)動作	輸入接點 CLR (脈波誤差量清除)沒動作

狀態顯示代碼	說明
101	BASE BLOCK 中 在 Servo OFF 狀態(馬達在非激磁狀態)
100	伺服激磁運轉中 在 Servo ON 狀態(馬達在激磁運轉狀態)
101	CCW 方向驅動禁止 輸入接點 CCWL 動作
101	CW 方向驅動禁止 輸入接點 CWL 動作

3-2 面板顯示訊息說明

3-2-1 狀態顯示功能說明

使用者可利用狀態顯示參數得知目前驅動器及馬達運轉的各種資訊，如下說明：

參數代號	顯示內容	單位	說明	通訊位址	
				RS232	RS485
Un-01	實際馬達速度	rpm	例如：顯示 120，則表示目前馬達速度為 120 rpm。	6E4H	0601H
Un-02	實際馬達轉矩	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 20，則表示現在馬達轉矩輸出為額定轉矩的 20%。	9B6H	0602H
Un-03	回生負荷率	%	平均回生功率輸出百分比。	6F4H	0603H
Un-04	實效負荷率	%	平均功率輸出百分比。	693H	0604H
Un-05	最大負荷率	%	實效負荷率曾出現過的最大值。	694H	0605H
Un-06	速度命令	rpm	例如：顯示 120，則表示目前速度命令為 120 rpm。	678H	0606H
Un-07	位置誤差量	pulse	位置命令和位置回授的差值。	65CH	0607H
Un-08	位置回授量	pulse	馬達編碼器的脈波累積量。	688H	0608H
Un-09	外部電壓命令	V	例如：顯示 5.25，則表示外部電壓命令為 5.25V。	632H	0609H
Un-10	主回路(Vdc Bus)電壓	V	例如：顯示 310，則表示主回路電壓為 310V。	6B7H	060AH
Un-11	外部速度限制命令值	rpm	例如：顯示 2000，則表示目前外部速度限制命令為 2000 rpm。	695H	060BH
Un-12	外部 CCW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CCW 方向轉矩限制命令為 100%。	6C0H	060CH
Un-13	外部 CW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CW 方向轉矩限制命令為 100%。	6C1H	060DH
Un-14	馬達回授-旋轉一圈內的低位元脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。	8FDH	060EH

參數代號	顯示內容	單位	說明	通訊位址	
				RS232	RS485
Un-15	馬達回授-旋轉一圈內的高位元脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。	8FCH	060FH
Un-16	馬達回授-低位元旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。	8FFH	0610H
Un-17	馬達回授-高位元旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。	8FEH	0611H
Un-18	脈波命令-旋轉一圈內的低位元脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。	8F9H	0612H
Un-19	脈波命令-旋轉一圈內的高位元脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。	8F8H	0613H
Un-20	脈波命令-低位元旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。	8FBH	0614H
Un-21	脈波命令-高位元旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。	8FAH	0615H
Un-22	脈波型編碼器旋轉一圈內的絕對位置	pulse	從電源開啓後，顯示馬達絕對位置。	6B0H	0616H
Un-23 ~Un27	保留	—	保留	—	—
Un-28	轉矩命令	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 50，則表示現在馬達轉矩命令為額定轉矩的 50%。	67EH	061CH
Un-29	負載慣量比	x0.1	當 Cn002.2=0(不使用自動增益調整機能)，顯示目前 Cn025 預設的負載慣量比。 當 Cn002.2=1(持續使用自動增益調整機能)，顯示目前估測的負載慣量比。	844H	061DH
Un-30	輸出端子狀態	X	顯示輸出端子狀態	6AFH	061EH
Un-31	輸入端子狀態	X	顯示輸入端子狀態	6CBH	061FH
Un-32	目前故障 modbus 通訊顯示(只開放 modbus 使用)	—	—	500H	0620H
Un-33	固定濾波後的速度檢出(只開放 modbus 使用)	—	—	944H	0621H
Un-34	固定濾波後的轉矩檢出(只開放 modbus 使用)	—	—	94BH	0622H

3-2-2 診斷功能說明

使用者可利用診斷參數得知目前系統各種資訊，如下說明：

參數代號	名稱與機能	通訊位址	
		RS232	RS485
dn-01	目前控制模式顯示	N/A	N/A
dn-02	輸出接點信號狀態	6AFH	N/A
dn-03	輸入接點信號狀態	6CBH	N/A
dn-04	CPU 軟體版本顯示	C42H	N/A
dn-05	JOG 模式操作	N/A	N/A
dn-06	保留	C43H	N/A
dn-07	外部電壓命令偏移量自動調整	5FCH	N/A
dn-08	顯示系列化機種	50CH	N/A
dn-09	ASIC 軟體版本顯示	98CH	N/A

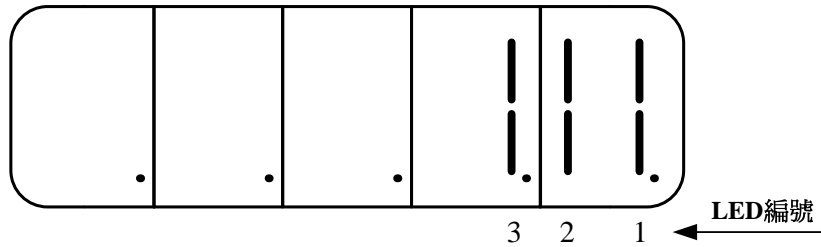
dn-01 (目前控制模式顯示)

使用者可利用 **dn-01** 得知目前本裝置在哪個控制模式，控制模式與面板顯示對照表如下：

控制模式	dn-01 (目前控制模式顯示)
轉矩控制—T	
速度控制—S	
位置控制(外部脈波命令)—Pe	
外部位置/速度控制切換—Pe/S	
速度/轉矩控制切換—S/T	
外部位置/轉矩控制切換—Pe/T	
位置控制(內部位置命令)—Pi	

dn-02 (輸出接點信號狀態)

使用者可利用 **dn-02** 得知目前輸出接點信號狀態，面板顯示說明如下：



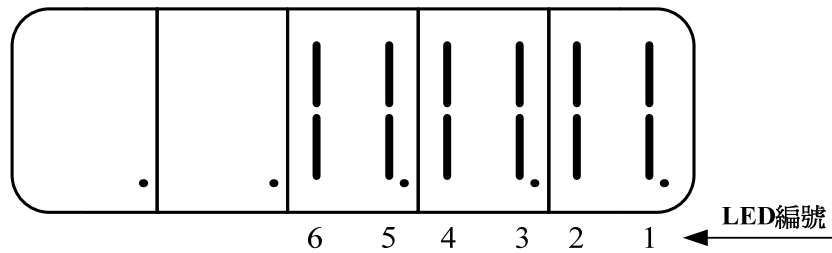
當輸出接點信號狀態為低電位(與 **IG24** 接腳短路)，則對應於此一接點的 LED 會發亮；當輸出接點信號狀態為高電位(與 **IG24** 接腳開路)，則對應於此一接點的 LED 不會亮。下表為 LED 編號與輸出接點代號對照表，數位輸出接點皆為多機能規劃接點，請參閱 **5-6-1** 來設定機能。

LED 編號	輸出接點代號	預設機能
1	DO-1	RDY
2	DO-2	ALM
3	DO-3	ZS

註)多機能規劃輸出接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

dn-03 (輸入接點信號狀態)

使用者可利用 **dn-03** 得知目前輸入接點信號狀態，面板顯示說明如下：





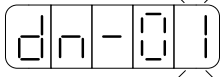

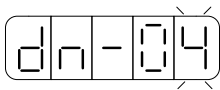

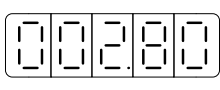

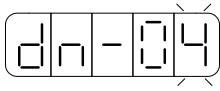
當輸入接點信號狀態為低電位(與 **IG24** 接腳短路)，則對應於此一接點的 LED 會發亮；當輸入接點信號狀態為高電位(與 **IG24** 接腳開路)，則對應於此一接點的 LED 不會亮。下表為 LED 編號與輸入接點代號對照表，數位輸入接點皆為多機能規劃接點，請參閱 **5-6-1** 來設定機能。

LED 編號	輸入接點代號	預設機能
1	DI -1	SON
2	DI -2	ALRS
3	DI -3	PCNT
4	DI -4	LOK
5	DI -5	SPD1
6	DI -6	TLMT

註)多機能規劃輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

dn-04 (軟體版本顯示)

使用者可利用 **dn-04** 得知本裝置目前的軟體版本，面板顯示說明如下：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵2次進入診斷參數。
3			按UP鍵3次選擇 dn-04 項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入顯示軟體版本畫面，軟體版本為2.80。
5			按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面。

dn-05 (JOG 模式操作)

使用者可利用 **dn-05** 操作 JOG 運轉，操作說明如下：

注意！由於 JOG 速度是依據 **Sn201**(內部速度命令 1)來運轉，因此執行此功能前需先設定 **Sn201**。

注意！不管馬達是否使用輸入接點 **SON** 產生激磁，進入 JOG 模式後馬達會立刻激磁。

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵2次進入診斷參數。
3			按UP鍵4次選擇dn-05項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入JOG模式，馬達立刻激磁。
5			持續按UP鍵，馬達以目前定義的正方向旋轉。
6			持續按DOWN鍵，馬達以目前定義的負方向旋轉。
7			按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面，馬達立刻解除激磁。

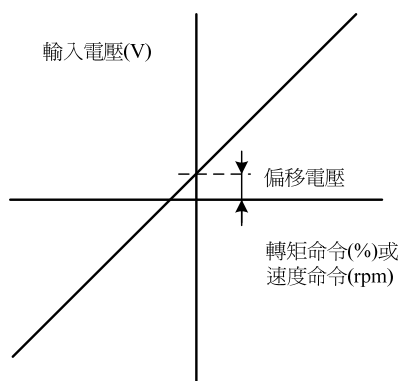
dn-07 (外部電壓命令偏移量自動調整)

當外部轉矩或速度類比命令輸入為 0V 時，馬達還是有可能會緩慢轉動，使用者可以使用

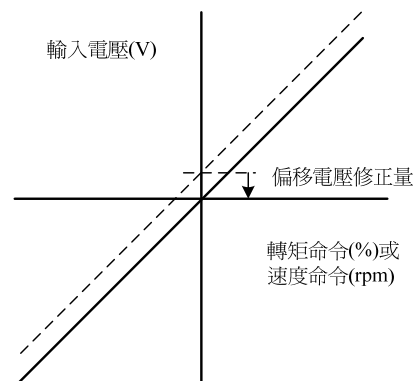
dn-07 自動調整修正類比命令偏移量，自動調整步驟如下說明：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1			調整前請先將類比命令接點SIC(CN1-12)與類比接地接點AG(CN1-13)短路。
2	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
3			按MODE鍵2次進入診斷參數。
4			按UP鍵6次選擇dn-07項次。
5			持續按ENTER鍵達2秒後，進入dn-07設定畫面。
6			按UP鍵1次，數值為1表示欲執行偏移量自動調整。
7			持續按ENTER鍵達2秒直到-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面，此時完成偏移量自動調整設定。 如果需要儲存此偏移電壓修正量，請到Tn104或Sn217按ENTER鍵設定儲存。

偏移調整前





偏移調整後



dn-08 (顯示系列化機種)

使用者可利用 **dn-08** 查詢目前驅動器內所設定的驅動器和馬達組合，如果顯示的搭配組合與實際的組合不相同，請如下表所示，重新設定參數 **Cn030** 或與當地經銷商洽談。

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率(KW)	速度(rpm)	
H1011	JSDEP-10	JSMA-PSCP5AB	0.05	3000	2500
H1021		JSMA-PSC01AB	0.1		2500
H1111	JSDEP-15	JSMA-PSC01AB	0.1	3000	2500
H1121		JSMA-PLC03AB	0.3	3000	2500
H1122		JSMA-PLC03AH			8192
H1141		JSMA-SC04AB	0.4 (額定 3.5A)	3000	2500
H1142		JSMA-SC04AH			8192
H1151		JSMA-PSC04AB	0.4 (額定 2.5A)	3000	2500
H1152		JSMA-PSC04AH			8192
H1211		JSDEP-20	JSMA-PLC08AB	0.75	3000
H1212	JSMA-PLC08AH		8192		
H1231	JSMA-PSC08AB		2500		
H1232	JSMA-PSC08AH		8192		
H1241	JSMA-PMA05AB		0.55	1000	2500
H1242	JSMA-PMA05AH				8192
H1251	JSMA-PMH05AB			1500	2500
H1252	JSMA-PMH05AH				8192
H1311	JSDEP-30	JSMA-PSC08AB	0.75	3000	2500
H1312		JSMA-PSC08AH			8192
H1321		JSMA-PMA10AB	1.0	1000	2500
H1322		JSMA-PMA10AH			8192

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格	
			功率(KW)	速度(rpm)		
H1331		JSMA-PMB10AB		2000	2500	
H1332		JSMA-PMB10AH			8192	
H1341		JSMA-PMH10AB		1500	2500	
H1342		JSMA-PMH10AH			8192	
H1351		JSMA-PMC10AB		3000	2500	
H1352		JSMA-PMC10AH			8192	
H1511	JSDEP-50	JSMA-PMA15AB	1.5	1000	2500	
H1512		JSMA-PMA15AH			8192	
H1521		JSMA-PMB15AB		2000	2500	
H1522		JSMA-PMB15AH			8192	
H1531		JSMA-PMC15AB		3000	2500	
H1532		JSMA-PMC15AH			8192	
H1541		JSMA-PMB20AB		2.0	2000	2500
H1542		JSMA-PMB20AH				8192
H1551		JSMA-PMC20AB			3000	2500
H1552		JSMA-PMC20AH				8192
H1711	JSDEP-75	JSMA-PMB30AB	3.0	2000	2500	
H1712		JSMA-PMB30AH			8192	
H1721		JSMA-PMC30AB		3000	2500	
H1722		JSMA-PMC30AH			8192	
H1732		JSMA-PMH30AH		1500	8192	

第四章 試運轉操作說明

在執行試運轉前，務必確認所有配線作業皆已完成。以下依序說明三階段試運轉動作與目的，在搭配上位控制器時，將以速度控制迴路(類比電壓命令)與位置控制迴路(外部脈波命令)進行說明。

(1)無負載伺服馬達試運轉	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
<p>電源配線</p> <p>伺服馬達</p> <p>工作平台</p>	<p>確認以下事項是否正確：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 驅動器電源配線 · 伺服馬達配線 · 編碼器配線 · 伺服馬達運轉方向與速度
(2)無負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
<p>電源配線</p> <p>連接上位控制器</p> <p>伺服馬達</p> <p>工作平台</p>	<p>確認以下事項是否正確：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 上位控制器與伺服驅動器間控制信號配線 · 伺服馬達運轉方向、速度與圈數 · 剎車機能、驅動禁止機能與保護機能
(3)連接負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
<p>電源配線</p> <p>連接上位控制器</p> <p>伺服馬達</p> <p>工作平台</p>	<p>確認以下事項是否正確：</p> <ul style="list-style-type: none"> · 伺服馬達運轉方向、速度與機構行程 · 設定相關控制參數

4-1 無負載伺服馬達試運轉



試運轉過程中，務必將伺服馬達與機台脫離，如耦合器及皮帶等。

為避免試運轉過程中造成機台損傷，伺服馬達務必於無負載狀況下試運轉。

此階段試運轉，可確認驅動器配線，當有不正確配線發生時，將導致伺服馬達於試運轉過程中發生異常。

1. 安裝伺服馬達：

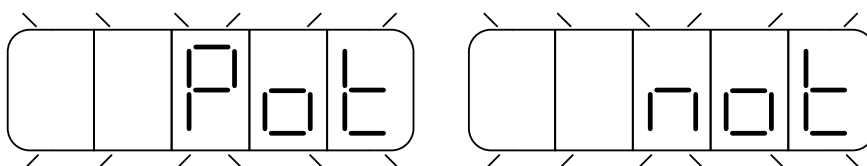
將伺服馬達固定於機臺上，避免伺服馬達於試運轉過程中，發生跳動或移動現象。

2. 檢查配線：

檢查伺服驅動器電源配線、伺服馬達配線與編碼器配線。於此階段之試運轉，並未用到任何控制訊號線，請移除控制信號線(CN1)。

3. 開啓伺服驅動器電源：

開啓伺服驅動器電源，如果驅動器面板顯示如下：



這是因為輸入接點 **CCWL** 與 **CWL** 皆動作(至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定)，由於發生此警報後，伺服驅動器無法正常運轉，因此須藉由設定參數 **Cn002.1=1**，於試運轉過程中暫時關閉驅動禁止機能，待完成第一階段試運轉後，請回復參數 **Cn002.1=0**。

設定操作說明如下：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵4次進入系統參數。
3			按UP鍵1次選擇Cn002項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入Cn002的設定畫面。
5			按ENTER鍵1次，左移可調整的位數(閃爍的LED)。
6			按UP鍵1次，將十位數調整為1，設定為不使用輸入接點CCWL與CWL。
7			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

設定完成後，請重新啓動電源，若仍有其他異常警報發生，表示驅動器無法正常運作，使用者需依照 **8-2(異常排除對策)**，將狀況排除後，再次操作驅動器，若仍無法將異常警告訊息排除，請洽當地經銷商，以提供進一步的處理方式。

4. 釋放機械剎車：

當使用之伺服馬達附帶機械剎車時，請先完成+24V 配線來釋放機械剎車。若剎車未正常釋放，試運轉將出現異常。

5. 伺服驅動器面板操作：

利用伺服驅動器面板操作 **JOG** 運轉，以確認伺服馬達運轉速度與方向是否正確。若運轉速度與方向異常時，請確認速度控制參數 **Sn201**(內部速度命令 1)與系統參數 **Cn004**(馬達旋轉方向定義)是否設定正確。**JOG** 操作說明如下：

注意！由於 **JOG** 速度是依據 **Sn201**(內部速度命令 1)來運轉，因此執行此功能前需先設定 **Sn201**。

注意！不管馬達是否使用輸入接點 **SON** 產生激磁，進入 **JOG** 模式後馬達會立刻激磁。

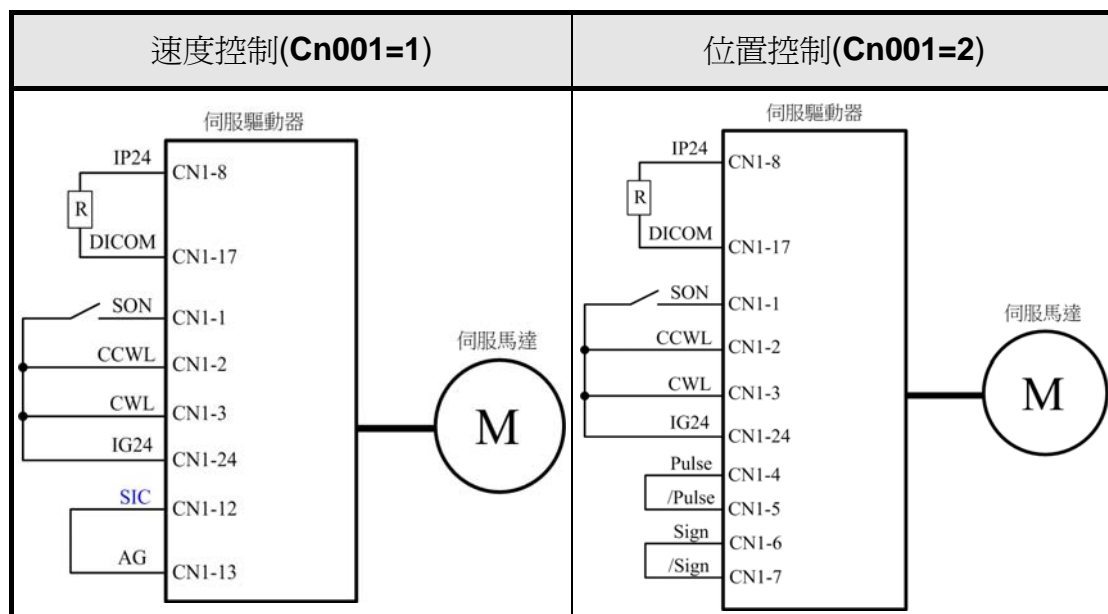
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵2次進入診斷參數。
3			按UP鍵4次選擇dn-05項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入JOG模式，馬達立刻激磁。
5			持續按UP鍵，馬達以目前定義的正方向旋轉。
6			持續按DOWN鍵，馬達以目前定義的負方向旋轉。
7			按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面，馬達立刻解除激磁。

4-2 無負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉

此階段試運轉，可確定伺服驅動器與上位控制器之間控制信號配線是否正確，控制信號電位是否正確。在完成此階段試運轉，即可將伺服馬達與機構連接。

A. 啟動伺服馬達：

請參照以下進行配線



a. 確認無命令信號輸入：

速度控制模式下，請將速度類比輸入接點輸入 0V。

位置控制模式下，請將外部脈波命令接點 Pulse 與/Pulse 短接，Sign 與/Sign 短接。

b. 啟動 Servo ON 信號：

將伺服啟動接點(SON)接至低電位，啟動伺服馬達，觀察是否有異常訊號發生。若仍有其他異常警報發生，使用者需依照 8-2(異常排除對策)將狀況排除。

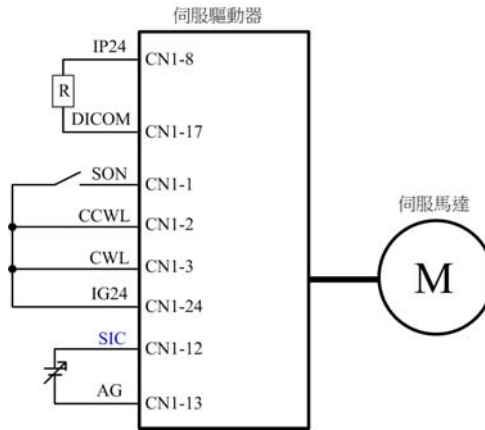


- 請在伺服啟動接點(SON)信號動作後，再輸入轉矩命令/速度命令/位置命令來控制馬達啟動或停止運轉！
- 請勿在已經輸入轉矩命令/速度命令/位置命令的情況下，直接使用伺服啟動接點(SON)信號控制馬達啟動或停止運轉！此用法恐導致驅動器內部元件損壞！

B. 速度控制模式試運轉(Cn001=1)：

1. 檢查配線：

確認伺服驅動器電源與控制信號配線是否正確，確認速度類比信號輸入是否為 0V。配線圖參照如下



2. 啟動伺服馬達：

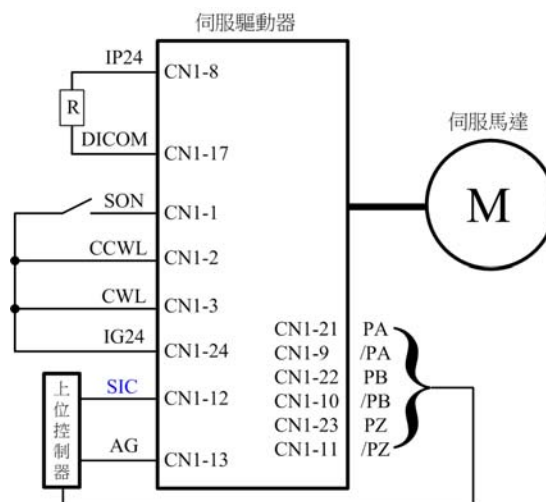
將伺服啟動接點(**SON**)接至低電位，啟動伺服馬達，若伺服馬達呈現緩緩轉動，請執行 **dn-07** 自動調整修正類比命令偏移量(參考 **3-2-2**)。

3. 確認馬達速度與速度類比命令輸入關係：

逐步增加速度類比命令電壓，藉由狀態參數 **Un-01** 監視馬達實際速度，觀察類比速度命令比例器 **Sn216**、類比速度命令限制 **Sn218** 是否正確，並確認馬達轉向是否正確，若轉向有誤，請調整系統參數 **Cn004**。設定完成後，將伺服啟動接點(**SON**)接至高電位，關閉伺服馬達。

4. 完成與上位控制器之配線：

確認伺服驅動器與上位控制器之配線，速度類比訊號輸入(**SIC**)、分周比輸出(**PA, /PA, PB, /PB, PZ, /PZ**)與警報訊號等。配線圖參照如下



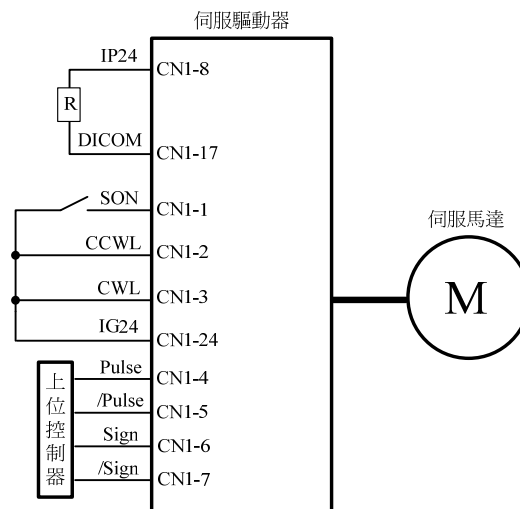
5. 確認伺服馬達圈數與分周輸出：

啓動伺服馬達，由上位控制器下達伺服馬達旋轉圈數命令，藉由狀態參數 **Un-14** 監視馬達旋轉圈數，兩者是否相同。若不同時，請確認系統參數編碼器信號分周輸出 **Cn005** 是否正確。設定完成後，將伺服啓動接點(**SON**)接至高電位，關閉伺服馬達。

C. 位置控制模式試運轉(Cn001=2)：

1. 檢查配線：

確認伺服驅動器電源與控制信號配線是否正確。配線圖參照如下



2. 設定電子齒輪比：

請依據伺服馬達編碼器規格與機台應用規格，設定所需的位置控制參數電子齒輪比 **Pn302~Pn306**(參考 5-4-3)。

3. 啓動伺服馬達：

將伺服啓動接點(**SON**)接至低電位，啓動伺服馬達。

4. 確認馬達轉向、速度與圈數：

由上位控制器輸出低速脈波命令，使伺服馬達進行低速運轉，比對狀態參數 **Un-15** 馬達回授脈波數與狀態參數 **Un-17** 脈波命令數。進而下達圈數命令，比對狀態參數 **Un-14** 馬達回授旋轉圈數與狀態參數 **Un-16** 脈波命令旋轉圈數。若發現實際馬達回授不正確時，請調整位置控制參數電子齒輪比 **Pn302~Pn306**。請反覆確認，直到正確為止。

若馬達轉向不正確，請確認位置控制參數脈波命令形式選擇 **Pn301.0** 與命令方向定義 **Pn314**。設定完成後，將伺服啓動接點(**SON**)接至高電位，關閉伺服馬達。

4-3 連接負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉

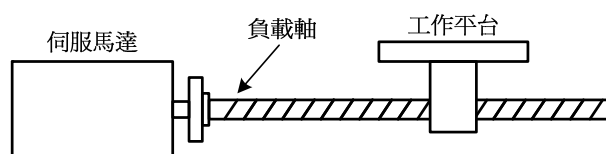


請確實依照以下步驟進行連接負載試運轉。

伺服馬達在連接機台之狀況下運轉，於設定不當時將可能造成機台或是人員的傷害。

在執行此階段試運轉前，請再次確認以下事項：

- 請根據上位控制器及機台動作需求，設定伺服驅動器相關參數。
- 確認伺服馬達轉向與速度設定，是否符合機台需求。



1. 確認伺服驅動器電源關閉

2. 連接伺服馬達與負載軸：

伺服馬達安裝注意事項請參考 1-5 節。

3. 伺服驅動器增益調適：

請根據負載機構，參照 5-5 節進行伺服增益調適。

4. 上位控制器試運轉：

由上位控制器下達命令，請依照 4-2 節所述之動作命令，觀察機台運動狀況。依狀況配合控制器進行調整。

5. 反覆調適並紀錄設定值：

反覆步驟 3 與 4，直到機台動作符合需求為止。確實紀錄設定值，以供將來機台維護使用。

第五章 控制機能

5-1 控制模式選擇

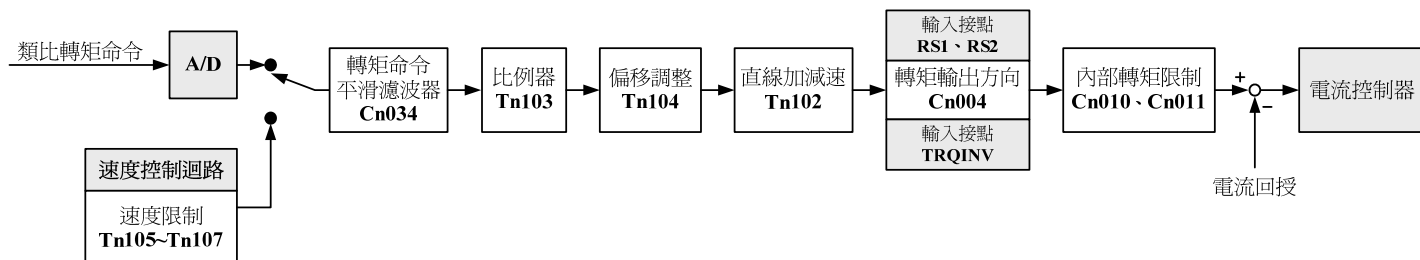
本裝置提供轉矩、速度、外部位置以及內部位置四種控制模式，除了操作單一控制模式，也可使用混合模式來切換控制模式。以下為控制模式選擇參數說明。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★● Cn001	控制模式選擇					
	設定	說明				
	0	轉矩控制 使用一組類比電壓命令信號控制轉矩，請參閱 5-2。	2	X	0 A	ALL
	1	速度控制 可使用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換驅動器內部預先設定的三段速度命令以及利用一組類比電壓命令信號控制速度，請參閱 5-3-1。				
	2	外部位置控制(外部脈波命令) 使用一組脈波命令信號控制位置，請參閱 5-4-1。				
	3	外部位置/速度控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換位置和速度控制，請參閱 5-6-2。				
	4	速度/轉矩控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換速度和轉矩控制，請參閱 5-6-2。				
	5	外部位置/轉矩控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換位置和轉矩控制，請參閱 5-6-2。				
	6	內部位置控制(內部位置命令) 可使用輸入接點 POS1~POS4 切換驅動器內部預先設定的十六段位置命令控制位置，請參閱 5-4-2。				
	7	內部位置/速度控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換位置和速度控制，請參閱 5-6-2。				
	8	內部位置/轉矩控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換位置和轉矩控制，請參閱 5-6-2。				
	9	保留				
	A	內部位置/外部位置切換 可使用輸入接點 MDC 切換內部位置和外部位置，請參閱 5-6-2。				

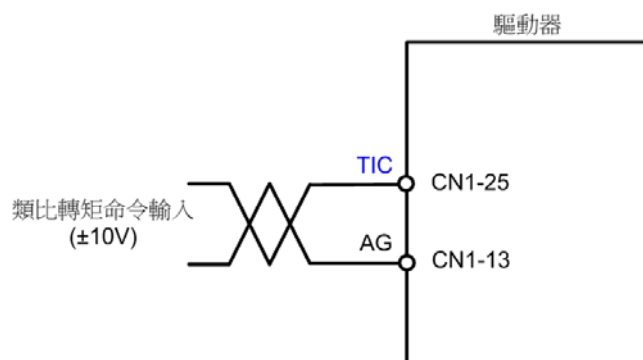
★必須重開電源，設定值才有效。以下章節會詳細說明各種控制模式的控制架構、下達命令方式、命令處理以及控制增益調整等等。

5-2 轉矩模式

轉矩模式應用於印刷機、繞線機、射出成型機等需要做轉矩控制的場合。轉矩迴路控制方塊如下圖所示：



本裝置的轉矩命令輸入方式是使用一組類比電壓來控制馬達轉矩，下圖為接線圖：



注意！需確認 TIC(類比轉矩命令輸入)與輸入接點 RS1、RS2(轉矩命令正反向選擇)相對應關係，參考 5-2-5 節。

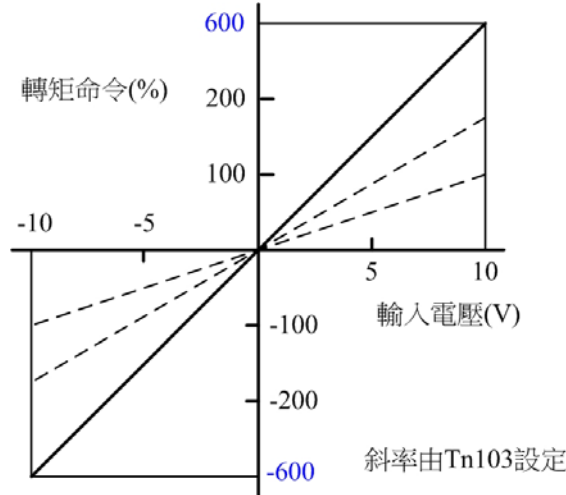
5-2-1 類比轉矩命令比例器

配合類比轉矩命令比例器來調整電壓命令相對於轉矩命令的斜率。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Tn103	類比轉矩命令比例器	300	% /10V	0 600	T
	用來調整電壓命令相對於轉矩命令的斜率。				

設定範例：

- (1) 若 **Tn103** 設定 300 時，表示輸入電壓 10V 對應 300%額定轉矩命令；若此時輸入電壓為 5V，則對應 150%額定轉矩命令。
- (2) 若 **Tn103** 設定 200 時，表示輸入電壓 10V 對應 200%額定轉矩命令；若此時輸入電壓為 5V，則對應 100%額定轉矩命令。

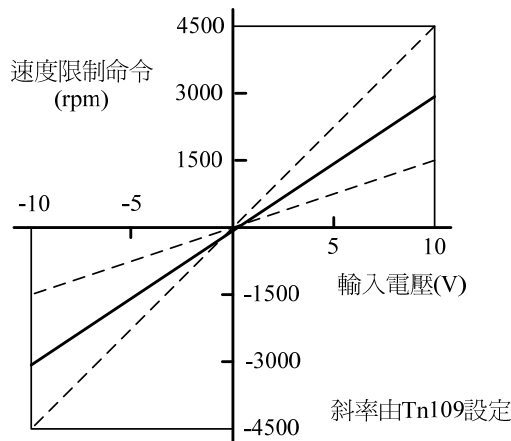


5-2-2 類比速度限制比例器

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Tn109	類比速度限制比例器	3000	rpm	100 4500	T
	用來調整電壓命令相對於速度限制的斜率。				

設定範例：

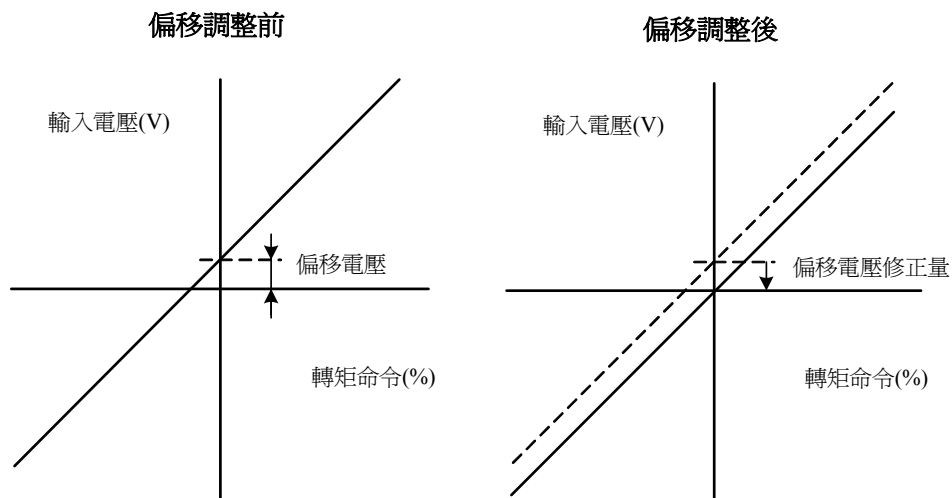
- (3) 若 **Tn103** 設定 3000 時，表示輸入電壓 10V 對應速度限制在 3000 rpm；若此時輸入電壓為 5V，則對應速度限制在 1500 rpm。
- (4) 若 **Tn103** 設定 2000 時，表示輸入電壓 10V 對應速度限制在 2000 rpm；若此時輸入電壓為 5V，則對應速度限制在 1000 rpm。



5-2-3 類比轉矩命令偏移調整

即使轉矩命令為 0V，馬達有可能會緩慢轉動，主要因為外部類比電壓有些微偏移造成，在這種情形下，使用者可以手動調整 **Tn104** 來修正偏移量也可以使用自動調整(請參閱 3-2-2)。注意！調整前請先將類比轉矩命令接點 **TIC(CN1-25)**與類比接地接點 **AG(CN1-13)**短路。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Tn104	類比轉矩命令偏移調整	0	mV	-10000 10000	T
	當類比轉矩命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。				



5-2-4 轉矩命令直線加減速

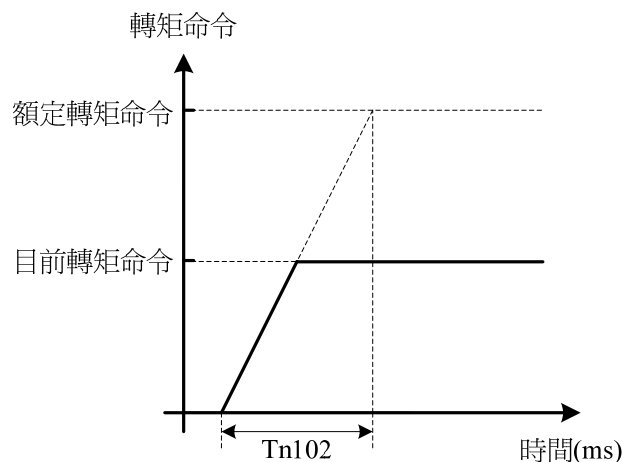
如果使用者需要平滑的轉矩命令，可以設定轉矩命令直線加減速常數來達成平滑效果。如果要使用此機能，要先設定 Tn101 為 1 開啓機能。

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Tn101	轉矩命令加減速方式		0	X	0 2	T
	設定	說明				
	0	不使用轉矩命令直線加減速機能				
	1	使用轉矩命令直線加減速機能				
	2	使用轉矩命令一次平滑加減速機能				

轉矩命令直線加減速常數的定義為轉矩命令由零直線上升到額定轉矩的時間，示意圖如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Tn102	轉矩命令直線加減速常數		1	msec	1 50000	T
	轉矩命令直線加減速常數的定義為轉矩命令由零直線上升到額定轉矩的時間。					

★必須重開電源，設定值才有效



設定範例：

(1) 若想在 10msec 到達 50%額定轉矩輸出，則

$$Tn102 = 10(\text{msec}) \times \frac{100\%}{50\%} = 20(\text{msec})$$

(2) 若想在 10msec 到達 75%額定轉矩輸出，則

$$Tn102 = 10(\text{msec}) \times \frac{100\%}{75\%} = 13(\text{msec})$$

5-2-5 轉矩輸出方向定義

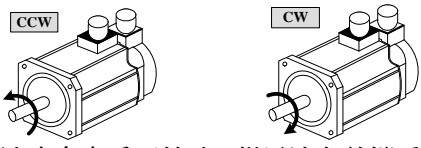
在轉矩模式時，使用者可使用以下三種方式來定義馬達旋轉方向：

- (1) 輸入接點 **RS1**、**RS2**(轉矩命令正反向選擇)
- (2) **Cn004**(馬達旋轉方向定義)
- (3) 輸入接點 **TRQINV**(轉矩命令反向)

注意！三種方式可同時作用，使用者自己要確認最後的馬達旋轉方向定義，以免造成混淆。

輸入接點		說明	控制模式
RS2	RS1		
0	0	無轉矩產生	T
0	1	依照目前轉矩命令方向旋轉	
1	0	依照目前轉矩命令方向反向旋轉	
1	1	無轉矩產生	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式		
Cn004	馬達旋轉方向定義(從馬達負載端看) 	0	X	0 3	S T		
	當轉矩或是速度命令為正值時，從馬達負載端看的旋轉方向設定如下：						
	設定					說明	
						轉矩控制	速度控制
	0					逆時針方向旋轉(CCW)	逆時針方向旋轉(CCW)
	1					順時針方向旋轉(CW)	逆時針方向旋轉(CCW)
2	逆時針方向旋轉(CCW)	順時針方向旋轉(CW)					
3	順時針方向旋轉(CW)	順時針方向旋轉(CW)					

輸入接點 TRQINV	說明	控制模式
0	依照目前轉矩命令方向旋轉	T
1	依照目前轉矩命令方向反向旋轉	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-2-6 內部轉矩限制設定

在轉矩控制時，使用者可依需求設定內部轉矩限制值，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值	300 / 200	%	0 300	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010=200。 註)參數 Cn010/Cn011 於各驅動器機種有不同預設值。				
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值	-300 / -200	%	-300 0	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011=-200。				

5-2-7 轉矩模式的速度限制

在轉矩控制時，馬達速度限制是利用輸入接點 **SPD1**、**SPD2** 切換以下兩種方式來達成：

- (1) 內部速度限制：內部預先設定的三段速度限制。
- (2) 外部類比命令限制：利用一組類比電壓命令信號輸入到 **SIC(CN1-12)**來控制速度限制。

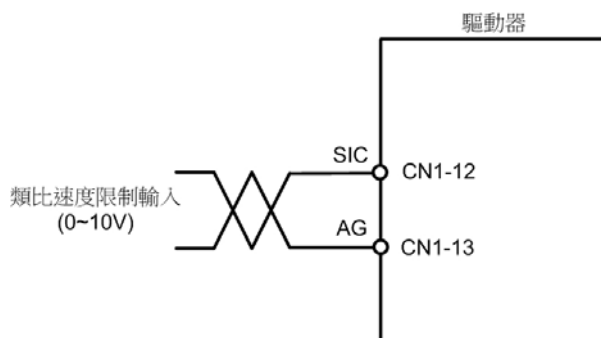
注意！馬達速度限制平滑化處理的相關設定請參考 5-3-6 節。

請參考下表：

輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	速度限制命令	控制模式
0	0	外部類比命令 SIC(CN1-12)	T
0	1	內部速度限制 1 Tn105	
1	0	內部速度限制 2 Tn106	
1	1	內部速度限制 3 Tn107	

註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

下圖為外部類比速度限制命令接線圖：



而內部三段速度限制設定如下，設定值代表馬達 CCW 和 CW 方向的速度限制值。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Tn105	內部速度限制 1 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 1 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	100	rpm	0 3000	T
	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">0</td> <td style="text-align: center;">1</td> </tr> </table>				
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1				
0	1				
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
Tn106	內部速度限制 2 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 2 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	200	rpm	0 3000	T
	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td style="text-align: center;">0</td> </tr> </table>				
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1				
1	0				
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
Tn107	內部速度限制 3 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 3 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	300	rpm	0 3000	T
	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">1</td> <td style="text-align: center;">1</td> </tr> </table>				
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1				
1	1				
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					

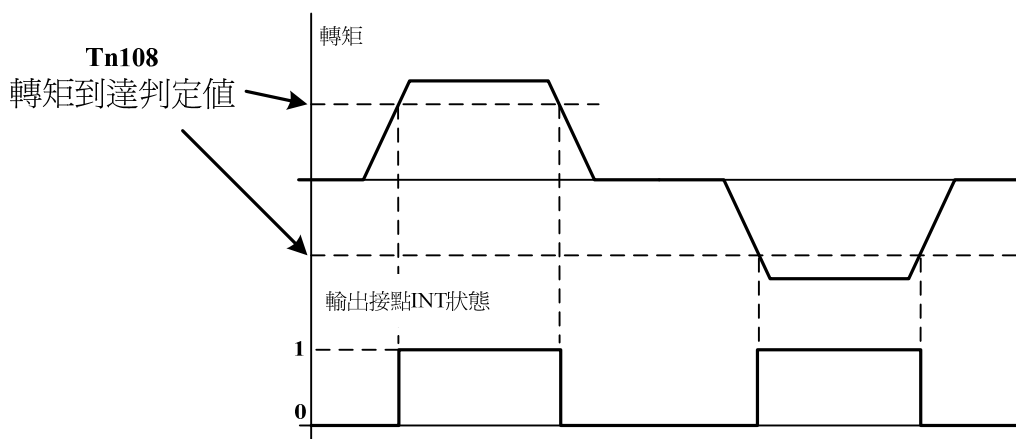
5-2-8 其他轉矩控制機能

本章節說明其他跟轉矩控制相關機能。

轉矩到達機能

當正向或是反向轉矩超過 **Tn108**(轉矩到達判定值)所設定的準位時，輸出接點 **INT** 動作，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Tn108	轉矩到達判定值	0	%	0 300	ALL
	當正向或是反向轉矩超過所設定之準位時，輸出接點 INT 動作。				



註)輸出接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

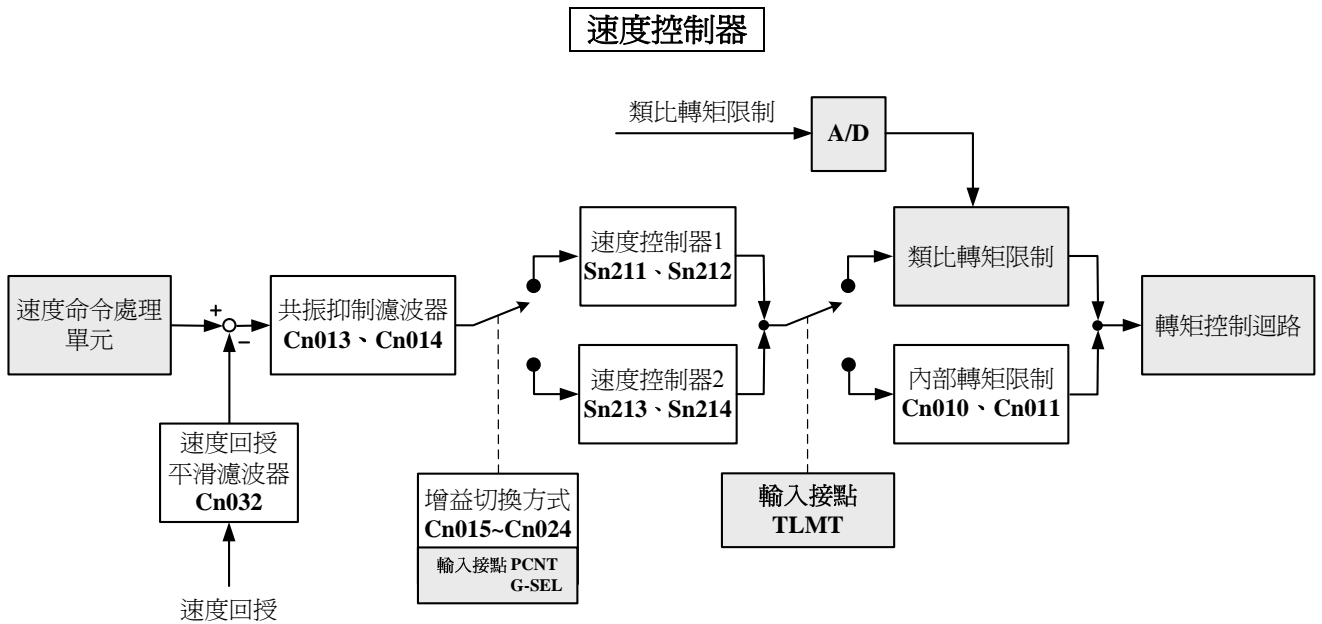
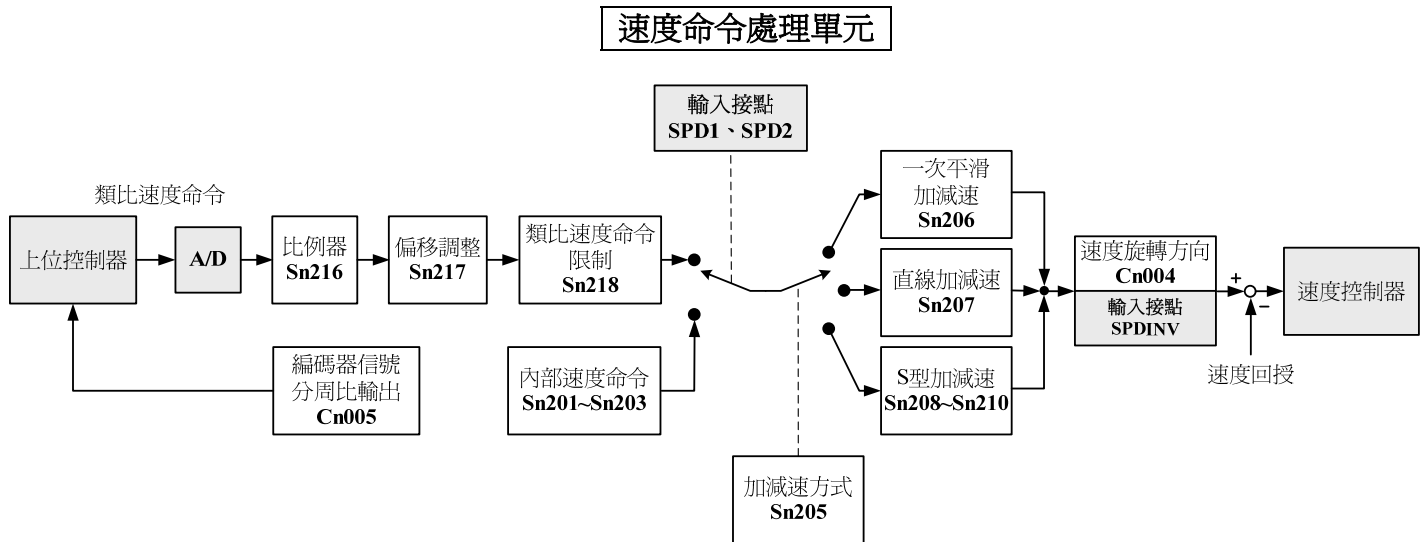
轉矩命令平滑濾波器

當系統產生尖銳振動噪音，可以調整 **Cn034**(轉矩命令平滑濾波器)來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn034	轉矩命令平滑濾波器	500	Hz	0 5000	ALL
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。				

5-3 速度模式

速度模式應用於需要精確速度控制的場合，例如編織機、鑽孔機、CNC 加工機。速度迴路控制方塊圖如下兩圖所示，各方塊詳細機能在後面章節說明。



5-3-1 選擇速度命令

本裝置提供兩種輸入命令方式，利用輸入接點 **SPD1**、**SPD2** 切換以下兩種方式來達成：

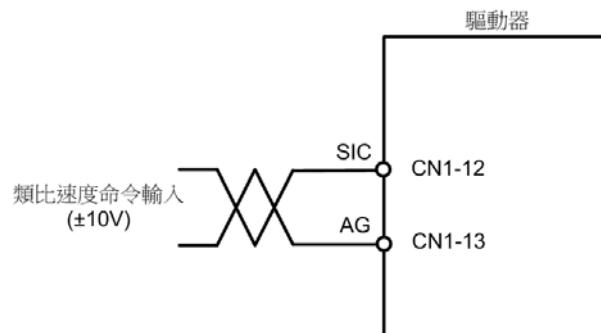
- (1) 內部速度命令：內部預先設定的三段速度命令。
- (2) 外部類比命令：利用一組類比電壓命令信號輸入到 **SIC(CN1-12)**來控制速度。

請參考下表：

輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	速度命令	控制模式
0	0	外部類比命令 SIC(CN1-12)	S
0	1	內部速度命令 1 Sn201	
1	0	內部速度命令 2 Sn202	
1	1	內部速度命令 3 Sn203	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

下圖為外部類比速度命令接線圖：



而內部三段速度命令設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn201	內部速度命令 1	100	rpm	-4500 4500	S
Sn202	內部速度命令 2	200			
Sn203	內部速度命令 3	300			

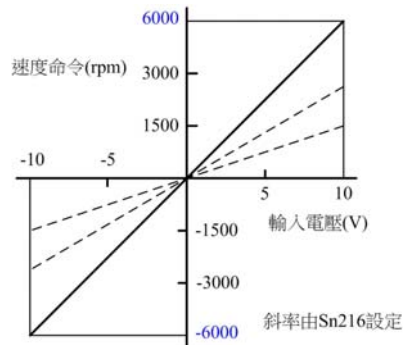
5-3-2 類比速度命令比例器

配合類比速度命令比例器來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn216	類比速度命令比例器	額定轉速	rpm /10V	100 6000	S
	用來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。				

設定範例：

- (1) 若 **Sn216** 設定 3000 時，表示輸入電壓 10V 對應 3000rpm 速度命令；若此時輸入電壓為 5V，則對應 1500rpm 速度命令。
- (2) 若 **Sn216** 設定 2000 時，表示輸入電壓 10V 對應 2000rpm 速度命令；若此時輸入電壓為 5V，則對應 1000rpm 速度命令。

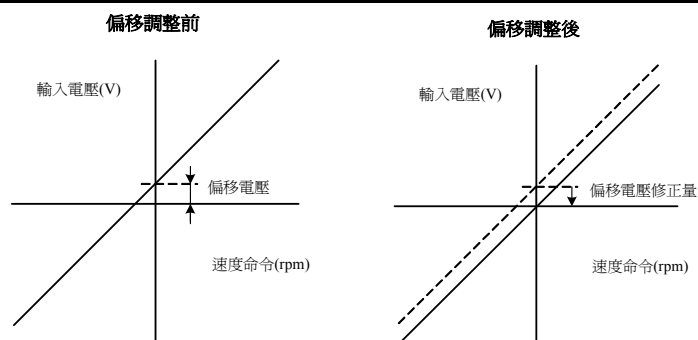


5-3-3 類比速度命令偏移調整

即使類比速度命令為 0V，馬達有可能會緩慢轉動，主要因為外部類比電壓有些微偏移造成，在這種情形下，使用者可以手動調整 **Sn217** 來修正偏移量也可以使用自動調整(請參閱 3-2-2)。

注意！調整前請先將類比速度命令接點 **SIC(CN1-12)**與類比接地接點 **AG(CN1-13)**短路。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn217	類比速度命令偏移調整	0	mV	-10000 10000	S
	當類比速度命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。				



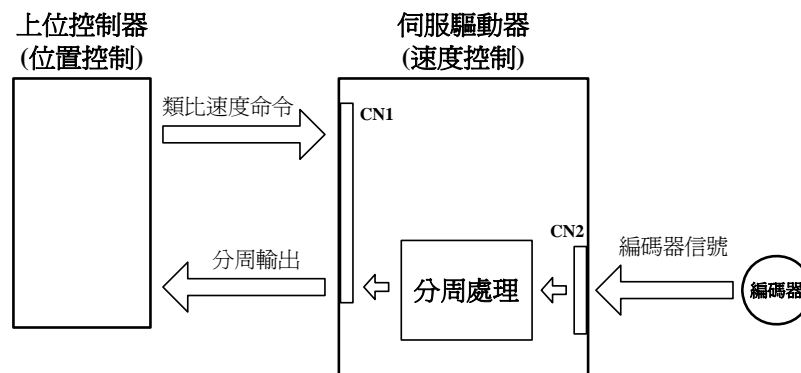
5-3-4 類比速度命令限制

使用者可以限制類比速度命令，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn218	類比速度命令限制	額定轉速 x 1.02	rpm	100 4500	S
	使用者可以設定 Sn218 來限制類比輸入最高速度。				

5-3-5 編碼器信號分周輸出

馬達的編碼器信號可以經由本裝置做分周處理後，輸出給上位控制構成位置控制迴路，示意圖如下：



分周處理表示將馬達的編碼器旋轉一轉所出現的脈波信號個數轉換成 **Cn005** 預設的脈波信號個數。

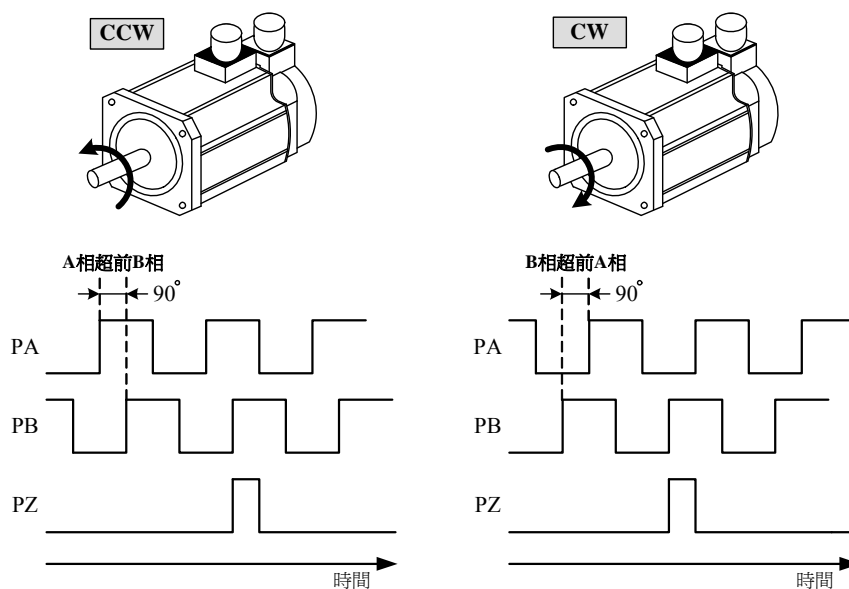
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Cn005	編碼器信號分周輸出	2500	pulse	1 編碼器 一轉脈 波數 (最大 8192)	ALL
	分周處理表示將馬達的編碼器旋轉一轉所出現的脈波信號個數轉換成 Cn005 預設的脈波信號個數。 例：馬達編碼器為一轉 2000pulse 輸出，若是想獲得 1000pulse 的分周輸出，請直接設定 Cn005=1000 即可。				
		8192			

★必須重開電源，設定值才有效。

注意！設定範圍不可超過馬達編碼器一轉脈波數

分周輸出的脈波信號定義如下：

接腳代號	名稱	接腳編號	控制模式
PA	編碼器分周輸出 A 相信號	CN1-21	ALL
/PA	編碼器分周輸出/A 相信號	CN1-9	
PB	編碼器分周輸出 B 相信號	CN1-22	
/PB	編碼器分周輸出/B 相信號	CN1-10	
PZ	編碼器分周輸出 Z 相信號	CN1-23	
/PZ	編碼器分周輸出/Z 相信號	CN1-11	



5-3-6 速度命令平滑化

若馬達因為輸入命令急劇變化而產生過衝或是震動現象，可以使用本驅動器提供三種速度命令平滑操作，使用者可依需求來決定使用哪種平滑操作。如果要使用其中一種機能，要先設定 **Sn205** 以開啓各機能。

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn205	速度命令加減速方式		0	X	0 3	S
	設定	說明				
	0	不使用速度命令加減速機能				
	1	使用速度命令一次平滑加減速機能				
	2	使用速度命令直線加減速機能				
3	使用 S 型速度命令加減速機能					

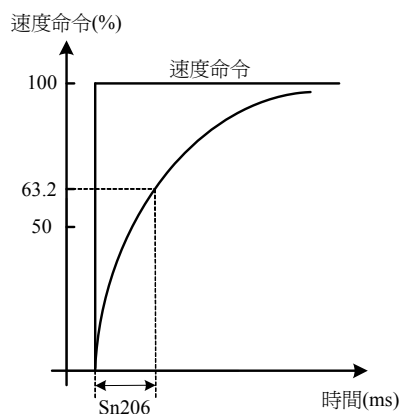
以下說明三種速度命令平滑操作。

(1) 速度命令一次平滑加減速：

使用此機能必須設定 **Sn205=1** 開啓速度命令一次平滑加減速機能。

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn206	速度命令一次平滑加減速時間常數		1	msec	1 10000	S
	設定 Sn205=1 開啓速度命令一次平滑加減速機能。 速度命令一次平滑加減速時間常數的定義為速度由零速一次延遲上升到 63.2% 速度命令的時間。					

速度命令一次平滑加減速時間常數的定義為速度由零速一次延遲上升到 63.2% 速度命令的時間，示意圖如下：



設定範例：

- (1) 若想在 30msec 到達 95% 速度命令輸出，則

$$Sn206 = \frac{30(\text{msec})}{-\ln(1-95\%)} = 10(\text{msec})$$

- (2) 若想在 30msec 到達 75% 速度命令輸出，則

$$Sn206 = \frac{30(\text{msec})}{-\ln(1-75\%)} = 22(\text{msec})$$

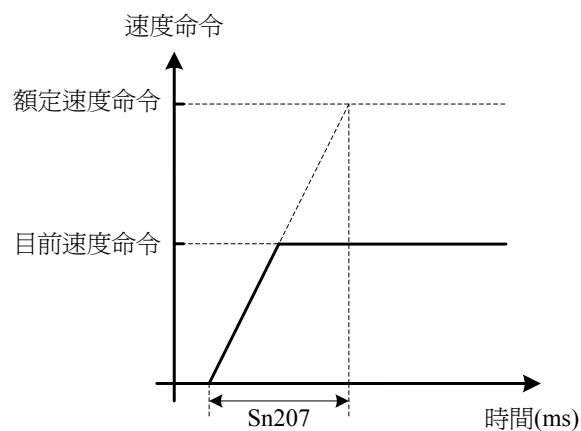
註) $\ln(x)$ 為自然對數運算符號

(2) 速度命令直線加減速機能：

使用此機能必須設定 **Sn205=2** 開啓速度命令直線加減速機能。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn207	速度命令直線加減速常數	1	msec	1 50000	S
	設定 Sn205=2 開啓速度命令直線加減速機能。 速度命令直線加減速常數的定義為速度由零直線上升到額定速度的時間。				

速度命令直線加減速常數的定義為速度由零直線上升到額定速度的時間，示意圖如下：



設定範例：

- (1) 若想在 10msec 到達 50%額定速度輸出，則

$$Sn207 = 10(\text{msec}) \times \frac{100\%}{50\%} = 20(\text{msec})$$

- (2) 若想在 10msec 到達 75%額定速度輸出，則

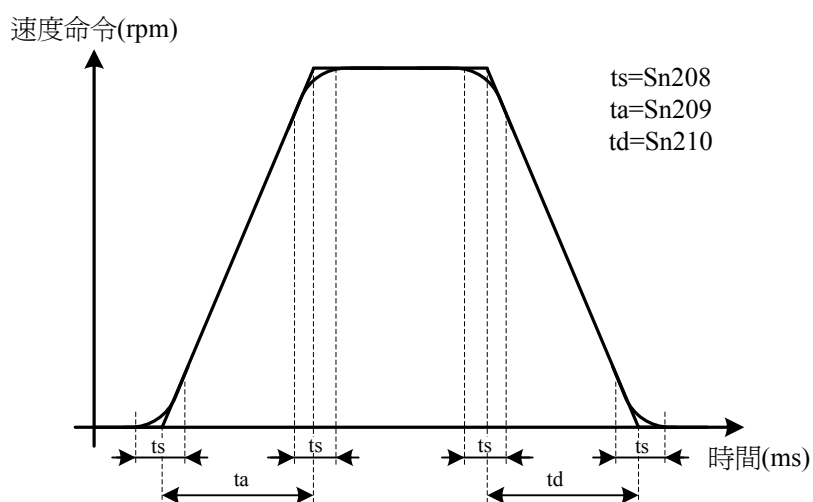
$$Sn207 = 10(\text{msec}) \times \frac{100\%}{75\%} = 13(\text{msec})$$

(3) S 型速度命令加減速：

使用此機能必須設定 **Sn205=3** 開啓 S 型速度命令加減速機能。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn208	S 型速度命令加減速時間設定	1	msec	1 1000	S
	設定 Sn205=3 開啓 S 型速度命令加減速機能。 在加減速時，因啓動停止時的加減速變化太劇烈，導致機台震盪下，在速度命令加入 S 型加減速，可達到運轉平順的功用。 注意！設定規則： $\frac{t_a}{2} > t_s$ ， $\frac{t_d}{2} > t_s$ 。				
Sn209	S 型速度命令加速時間設定	200	msec	0 5000	S
	請參考 Sn208 說明				
Sn210	S 型速度命令減速時間設定	200	msec	0 5000	S
	請參考 Sn208 說明				

在加減速時，因啓動停止時的加減速變化太劇烈，導致機台震盪下，在速度命令加入 S 型加減速，可達到運轉平順的功用。

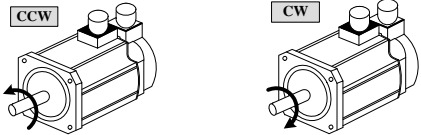


注意！設定規則： $\frac{t_a}{2} > t_s$ ， $\frac{t_d}{2} > t_s$ 。

5-3-7 速度旋轉方向定義

在速度模式時，使用者可使用 **Cn004**(馬達旋轉方向定義)和輸入接點 **SPDINV** 定義馬達旋轉方向，說明如下：**注意！**兩種方式可以同時作用，使用者自己要確認最後的馬達旋轉方向定義，以免造成混淆。

使用者可依需求定義速度命令為正值時，馬達旋轉方向設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式		
Cn004	馬達旋轉方向定義(從馬達負載端看)  當轉矩或是速度命令為正值時，從馬達負載端看的旋轉方向設定如下：	0	X	0 3	S T		
	設定					說明	
						轉矩控制	速度控制
	0					逆時針方向旋轉(CCW)	逆時針方向旋轉(CCW)
	1					順時針方向旋轉(CW)	逆時針方向旋轉(CCW)
	2					逆時針方向旋轉(CCW)	順時針方向旋轉(CW)
3	順時針方向旋轉(CW)	順時針方向旋轉(CW)					

輸入接點 SPDINV	說明	控制模式
0	依照目前速度命令方向旋轉	S
1	依照目前速度命令方向反向旋轉	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

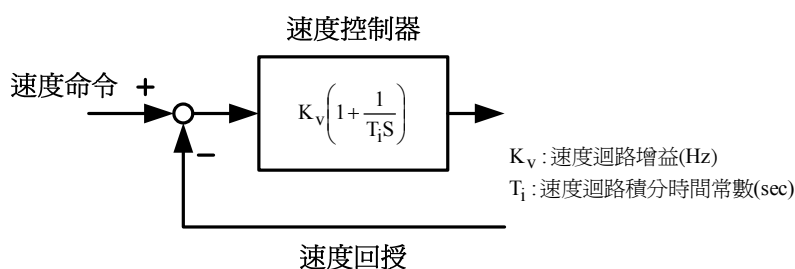
5-3-8 速度迴路增益

以下為速度控制迴路相關參數，本裝置提供兩組速度控制器，可利用增益切換機能(請參閱 **5-3-11**)來切換。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn211	速度迴路增益 1 速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	速度迴路積分時間常數 1 速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
Sn212		100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn211 說明				
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 5000	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn212 說明				

以下為本裝置的速度控制器，當速度迴路增益越大，或是速度迴路積分時間常數越小，會加速速度控制響應，速度迴路控制增益的調整方式請詳閱 5-5。

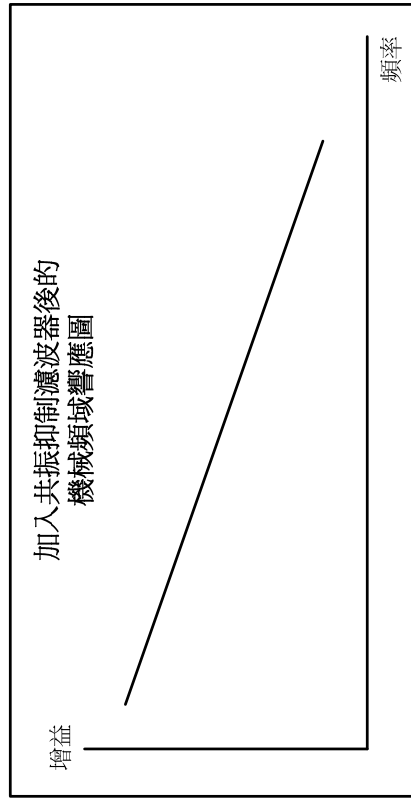
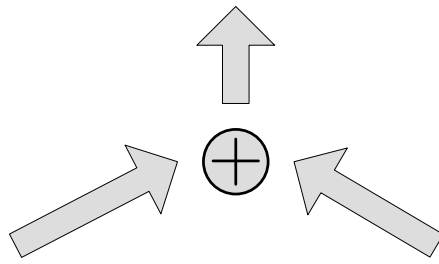
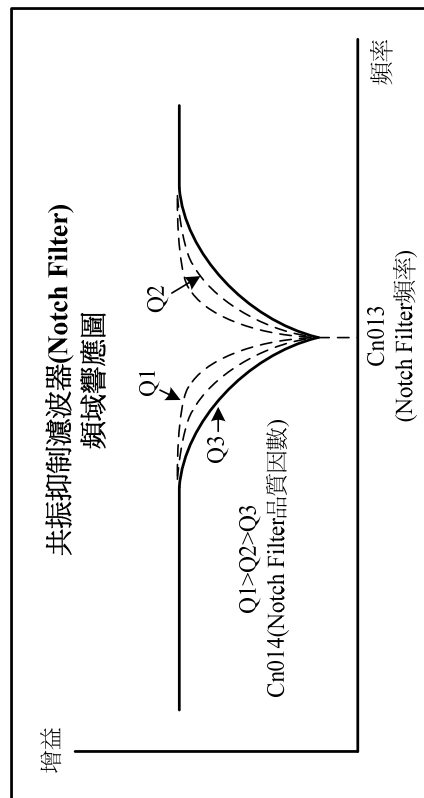
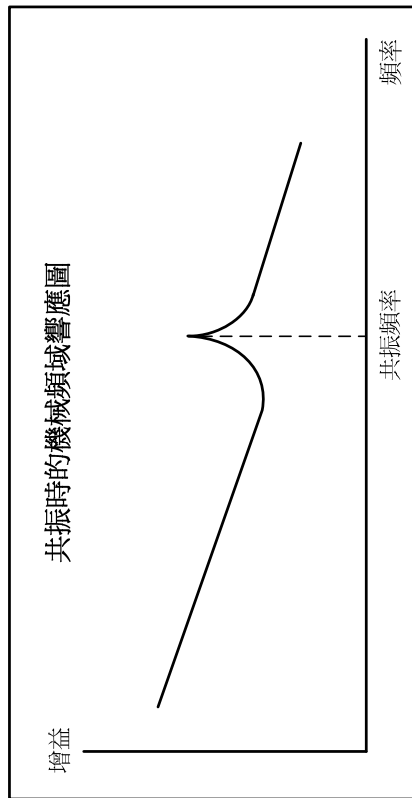


5-3-9 共振抑制濾波器(Notch Filter)

當機械剛性低時，因軸承扭轉或是其他共振引起振動或噪音時，機台無法再提高控制器增益時，本裝置提供一種共振抑制濾波器(Notch Filter)來消除此現象。

在 **Cn013**(共振抑制濾波器頻率)輸入發生振動時的頻率，再配合 **Cn014**(共振抑制濾波器品質因數)來調整欲抑制之頻率範圍，**Cn014** 值越小則抑制之頻率範圍越廣，使用者可依實際情況調整。注意！**Cn013** 設定為零時，表示不使用共振抑制濾波器。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn013	共振抑制濾波器頻率	0	Hz	0 1000	Pi Pe S
	若想要消除共振等而引起振動或噪音時，請在 Cn013 輸入發生振動時的頻率。				
Cn014	共振抑制濾波器品質因數	7	X	1 100	Pi Pe S
	用來調整欲抑制之頻率範圍， Cn014 值越小則抑制之頻率範圍越廣，使用者可依實際情況調整。				



5-3-10 速度模式的轉矩限制

在速度控制時，馬達轉矩限制是利用輸入接點 **TLMT** 切換以下兩種方式來達成：

- (1) 內部轉矩限制：使用內部預先設定的 **Cn010**(CCW 方向轉矩命令限制值)和 **Cn011**(CW 方向轉矩命令限制值)。
- (2) 外部類比命令：利用類比電壓命令信號輸入到 **TIC(CN1-25)**來限制 CCW 方向轉矩和 CW 方向轉矩。

請參考下表：

輸入接點 TLMT	CCW 方向轉矩命令限制來源	CW 方向轉矩命令限制來源	控制模式
0	Cn010	Cn011	ALL
1	外部類比命令 TIC(CN1-25)	外部類比命令 TIC(CN1-25)	Pi/Pe/S

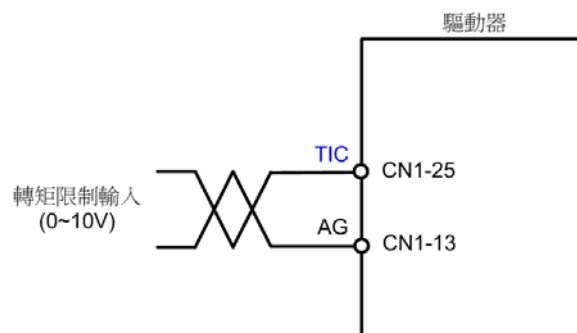
註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

注意！若是使用外部類比轉矩命令限制時，此類比轉矩命令限制如果大於內部轉矩命令限制，則最終以內部轉矩命令限制為主。

下面為內部轉矩限制設定說明：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值	300	%	0	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010=200 。 註)參數 Cn010/Cn011 於各驅動器機種有不同預設值。	/ 200		300	
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值	-300	%	-300	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011=-200 。	/ -200		0	

下圖為外部類比轉矩限制命令接線圖：



5-3-11 增益切換機能

本裝置的增益切換機能分成速度迴路增益 PI/P 切換以及兩段增益切換兩種，此機能之用途如下：

- (1) 在速度控制時，抑制加減速過衝現象。
- (2) 在位置控制時，抑制定位造成的震盪幅度，縮短整定時間。
- (3) 可以減低使用伺服鎖定(Servo Lock)機能而造成之刺耳噪音。

以下為增益切換相關參數說明。

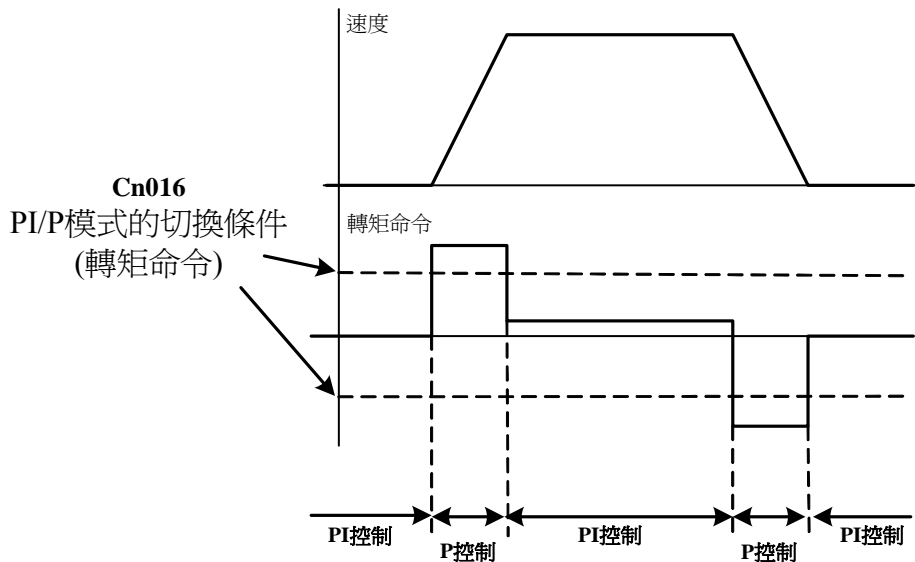
PI/P 切換模式

在使用 PI/P 切換模式前，要先選擇 **Cn015.0**(PI/P 模式的切換判斷種類選擇)，並在相對的參數設定 PI/P 模式的切換條件，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
Cn015.0 	PI/P 模式的切換判斷種類選擇		4	X	0 4	Pi Pe S
	設定	說明				
	0	判斷轉矩命令是否大於 Cn016				
	1	判斷速度命令是否大於 Cn017				
	2	判斷加速度命令是否大於 Cn018				
	3	判斷位置誤差量是否大於 Cn019				
4	利用輸入接點 PCNT 來切換					
Cn016	PI/P 模式的切換條件(轉矩命令)		200	%	0 399	Pi Pe S
	先設定 Cn015.0=0 ，當轉矩命令小於 Cn016 切換條件時，為 PI 控制；當轉矩命令大於 Cn016 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn017	PI/P 模式的切換條件(速度命令)		0	rpm	0 4500	Pi Pe S
	先設定 Cn015.0=1 ，當速度命令小於 Cn017 切換條件時，為 PI 控制；當速度命令大於 Cn017 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn018	PI/P 模式的切換條件(加速度命令)		0	rps/s	0 18750	Pi Pe S
	先設定 Cn015.0=2 ，當加速度命令小於 Cn018 切換條件時，為 PI 控制；當加速度命令大於 Cn018 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn019	PI/P 模式的切換條件(位置誤差量)		0	pulse	0 50000	Pi Pe S
	先設定 Cn015.0=3 ，當位置誤差量小於 Cn019 切換條件時，為 PI 控制；當位置誤差量大於 Cn019 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					

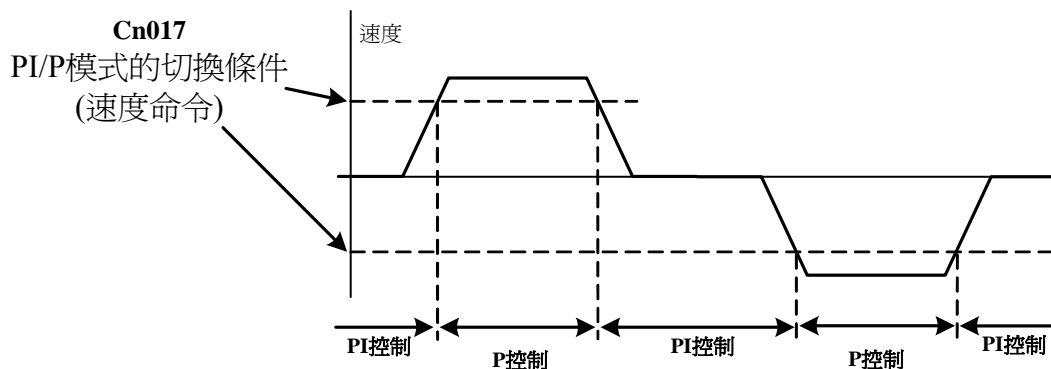
(1) 判斷轉矩命令來切換 PI/P 模式

當轉矩命令小於 **Cn016** 切換條件時，為 PI 控制；當轉矩命令大於 **Cn016** 切換條件時，則切換成只有 P 控制，示意圖如下：



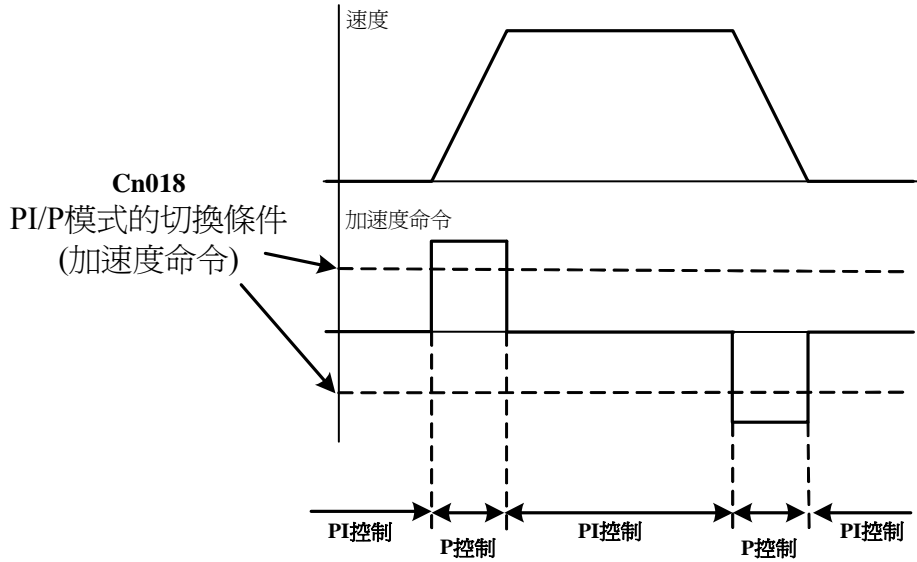
(2) 判斷速度命令來切換 PI/P 模式

當速度命令小於 **Cn017** 切換條件時，為 PI 控制；當速度命令大於 **Cn017** 切換條件時，則切換成只有 P 控制，示意圖如下：



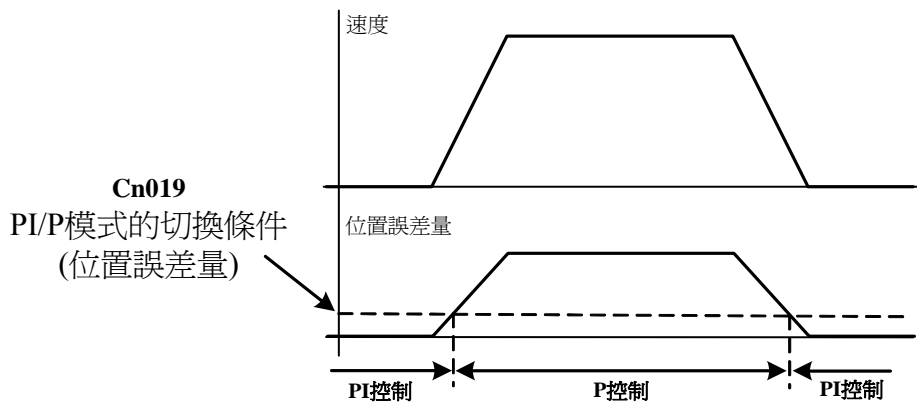
(3) 判斷加速度命令來切換 PI/P 模式

當加速度命令小於 **Cn018** 切換條件時，為 PI 控制；當加速度命令大於 **Cn018** 切換條件時，則切換成只有 P 控制，示意圖如下：



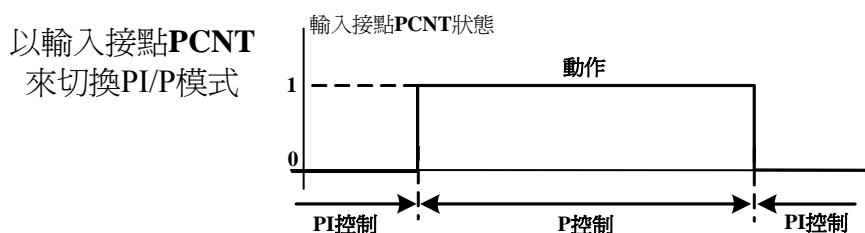
(4) 判斷位置誤差量來切換 PI/P 模式

當位置誤差量小於 **Cn019** 切換條件時，為 PI 控制；當位置誤差量大於 **Cn019** 切換條件時，則切換成只有 P 控制，示意圖如下：



(5) 使用輸入接點 PCNT 來切換 PI/P 模式

當輸入接點 PCNT 不動作時，為 PI 控制；當輸入接點 PCNT 動作時，則切換成只有 P 控制，示意圖如下：



註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於
是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

兩段增益切換模式

在使用兩段增益切換模式前，要先選擇 **Cn015.1**(兩段增益模式的切換判斷種類選擇)，並在相對的參數設定兩段增益模式的切換條件，此模式跟 PI/P 切換模式的不同處是多了可以設定切換延遲時間，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn015.1 	兩段增益模式的切換判斷種類選擇				
	設定	說明			
	0	判斷轉矩命令是否大於 Cn021			
	1	判斷速度命令是否大於 Cn022			
	2	判斷加速度命令是否大於 Cn023			
	3	判斷位置誤差量是否大於 Cn024			
	利用輸入接點 G-SEL 來切換				
Cn020	兩段增益模式的切換延遲時間				
	使用兩段增益模式時，可設定從第二段增益切換到第一段增益的延遲時間。				
Cn021	兩段增益模式的切換條件(轉矩命令)				
	先設定 Cn015.1=0 ，當轉矩命令小於 Cn021 切換條件時，使用第一段增益控制；當轉矩命令大於 Cn021 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若轉矩命令再次小於 Cn021 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。				
Cn022	兩段增益模式的切換條件(速度命令)				
	先設定 Cn015.1=1 ，當速度命令小於 Cn022 切換條件時，使用第一段增益控制；當速度命令大於 Cn022 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若速度命令再次小於 Cn022 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。				

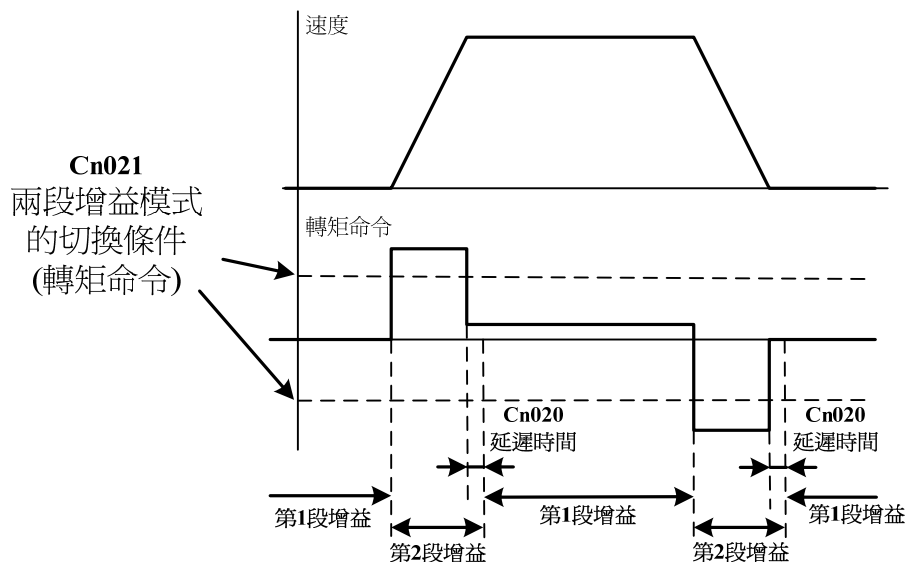
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn023	兩段增益模式的切換條件(加速度命令)	0	rps/s	0 18750	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=2 ，當加速度命令小於 Cn023 切換條件時，使用第一段增益控制；當加速度命令大於 Cn023 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若加速度命令再次小於 Cn023 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。				
Cn024	兩段增益模式的切換條件(位置誤差量)	0	pulse	0 50000	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=3 ，當位置誤差量小於 Cn024 切換條件時，使用第一段增益控制；當位置誤差量大於 Cn024 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若位置誤差量再次小於 Cn024 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。				

註) 第一段增益是由 **Pn310**(位置迴路增益 1)、**Sn211**(速度迴路增益 1)和 **Sn212**(速度迴路積分時間常數 1)組成。

第二段增益是由 **Pn311**(位置迴路增益 2)、**Sn213**(速度迴路增益 2)和 **Sn214**(速度迴路積分時間常數 2)組成。

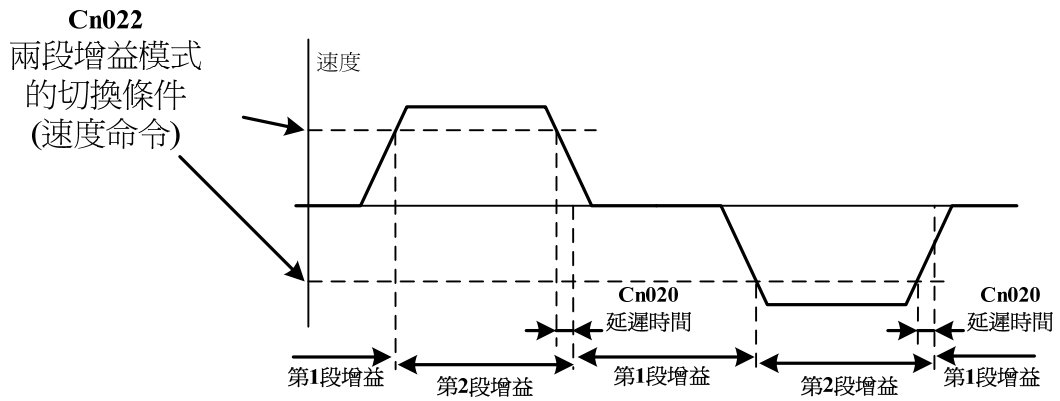
(1) 判斷轉矩命令來切換兩段增益模式

當轉矩命令小於 **Cn021** 切換條件時，使用第一段增益控制；當轉矩命令大於 **Cn021** 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若轉矩命令再次小於 **Cn021** 切換條件時，會依據 **Cn020** 切換延遲時間切換到第一段增益控制，示意圖如下：



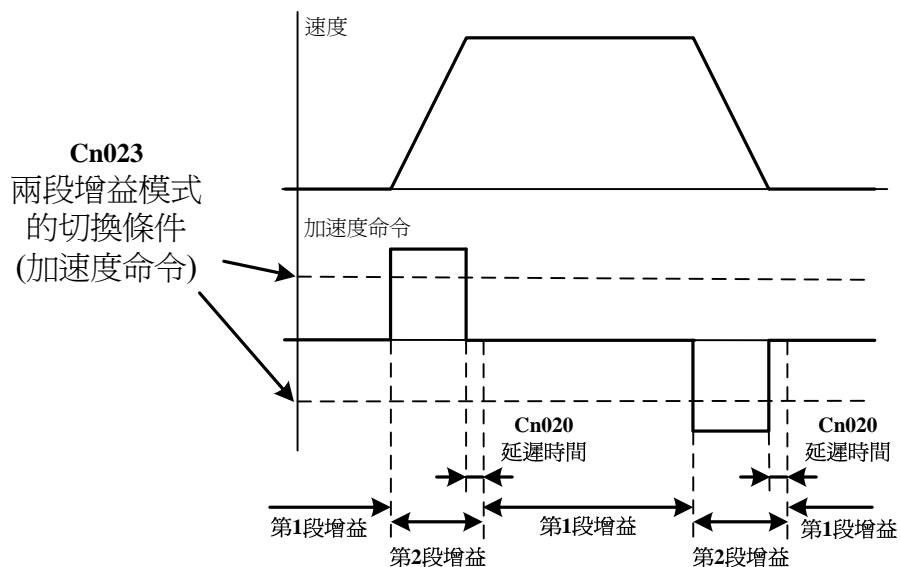
(2) 判斷速度命令來切換兩段增益模式

當速度命令小於 **Cn022** 切換條件時，使用第一段增益控制；當速度命令大於 **Cn022** 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若速度命令再次小於 **Cn022** 切換條件時，會依據 **Cn020** 切換延遲時間切換到第一段增益控制，示意圖如下：



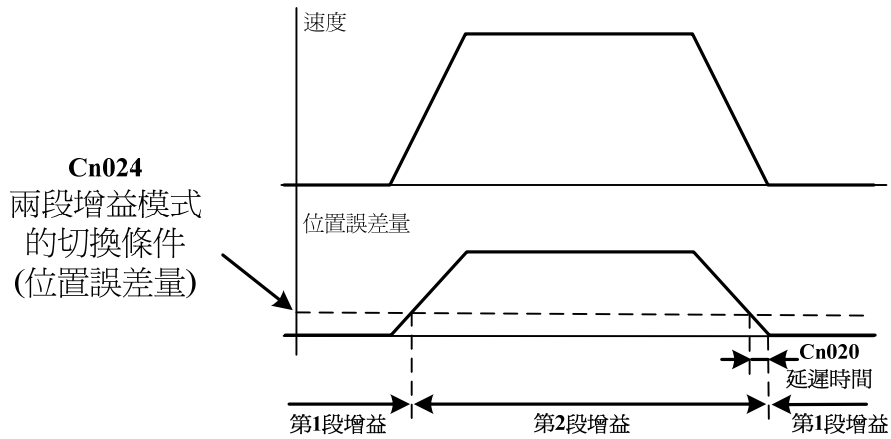
(3) 判斷加速度命令來切換兩段增益模式

當加速度命令小於 **Cn023** 切換條件時，使用第一段增益控制；當加速度命令大於 **Cn023** 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若加速度命令再次小於 **Cn023** 切換條件時，會依據 **Cn020** 切換延遲時間切換到第一段增益控制，示意圖如下：



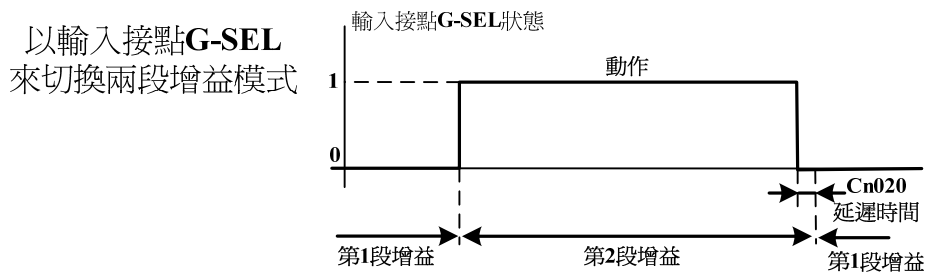
(4) 判斷位置誤差量來切換兩段增益模式

當位置誤差量小於 **Cn024** 切換條件時，使用第一段增益控制；當位置誤差量大於 **Cn024** 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若位置誤差量再次小於 **Cn024** 切換條件時，會依據 **Cn020** 切換延遲時間切換到第一段增益控制，示意圖如下：



(5) 使用輸入接點 **G-SEL** 來切換兩段增益模式

當輸入接點 **G-SEL** 不動作時，使用第一段增益控制；當輸入接點 **G-SEL** 動作時，則切換成到第二段增益控制，若輸入接點 **G-SEL** 再次不動作時，會依據 **Cn020** 切換延遲時間切換到第一段增益控制，示意圖如下：



註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

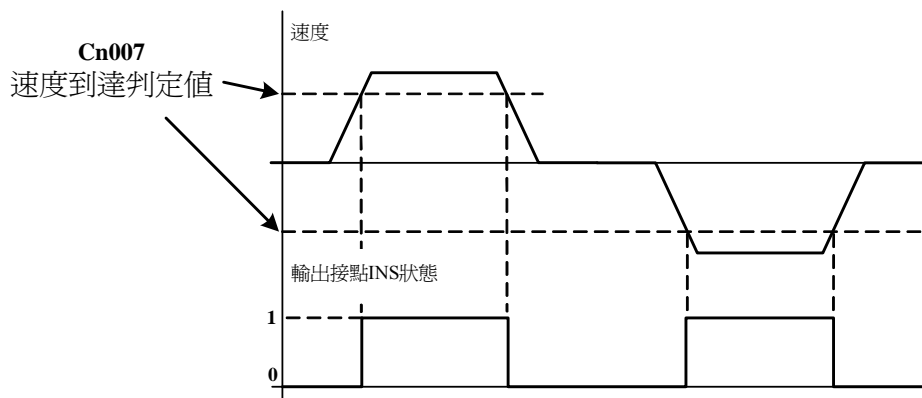
5-3-12 其他速度控制機能

本章節說明其他跟速度控制相關機能。

速度到達機能

當正轉或是反轉速度超過 **Cn007**(速度到達判定值)所設定的速度時，輸出接點 **INS** 動作，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn007	速度到達判定值	額定轉速 x 1/3	rpm	0 4500	S T
	當正轉或是反轉速度超過 Cn007 (速度到達判定值)所設定的速度時，輸出接點 INS 動作。				

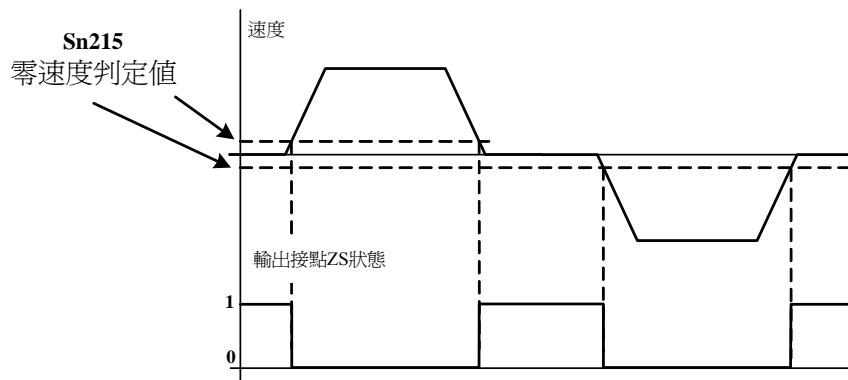


註) 輸出接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

零速度機能

當速度低於 **Sn215**(零速度判定值)所設定的速度時，輸出接點 **ZS** 動作，說明如下：

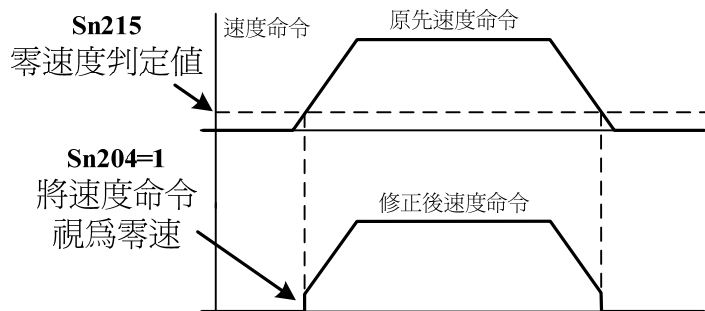
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn215	零速度判定值	50	rpm	0 4500	ALL
	當速度低於 Sn215 (零速度判定值)所設定的速度時，輸出接點 ZS 動作。				



註) 輸出接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

使用者可以設定 **Sn204**(零速度判定成立的動作)為 1，當零速度判定成立時，將速度命令視為零，說明如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn204	零速度判定成立的動作		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	不作任何動作				
1	將速度命令視為零速					



伺服鎖定

速度控制模式下，假設輸入的電壓命令並非 0V 時，用於停止鎖定伺服馬達。當輸入接點 **LOK** 動作時，本裝置雖然在速度控制模式下但是會暫時形成內部位置控制模式，使馬達位置固定。欲使用伺服鎖定機能請參閱 5-6-1 來設定使用輸入接點為 **LOK** 機能。

速度回授平滑濾波器

當系統產生尖銳振動噪音，可以調整 **Cn032**(速度回授平滑濾波器)來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn032	速度回授平滑濾波器		500	Hz	1 1000	Pe Pi S
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。					

5-4 位置模式

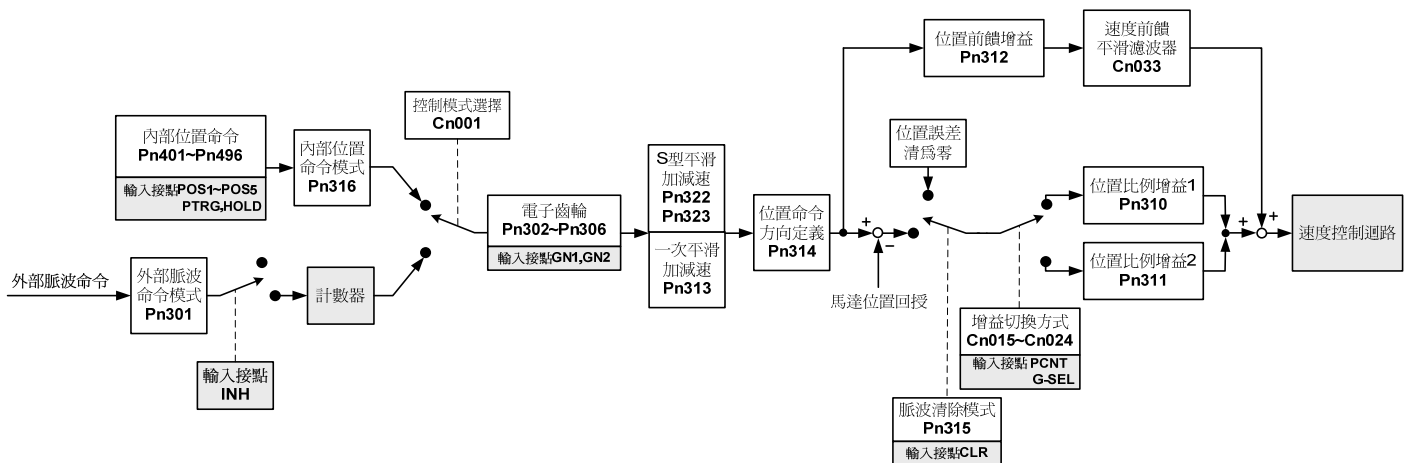
位置模式應用於需要精密定位的系統上，例如：各式加工機、產業機械等，本裝置的位置模式命令有兩種輸入模式：外部脈波命令輸入模式以及內部位置命令模式。外部脈波命令輸入模式是接收上位控制器輸出的脈波命令來達成定位功能，而內部位置命令模式是使用者將位置命令值設於十六組命令暫存器(Pn401~Pn496)，再規劃輸入接點 POS1~POS5 來切換相對的位置命令。使用者依照欲使用的模式設定 Cn001(控制模式選擇)，設定方式如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★● Cn001	控制模式選擇	2	X	0 A	ALL	
	設定					說明
	2					位置控制(外部脈波命令) 使用一組脈波命令信號控制位置，請參閱 5-4-3。
6	位置控制(內部位置命令) 可使用輸入接點切換驅動器內部預先設定的 32 段位置命令控制位置，請參閱 5-4-2。					

★必須重開電源，設定值才有效。

●此參數不受 Cn029 出廠重置。

位置迴路控制方塊圖如下圖所示，各方塊詳細機能在後面章節說明。

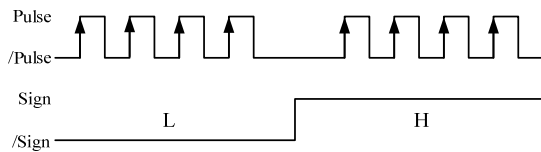
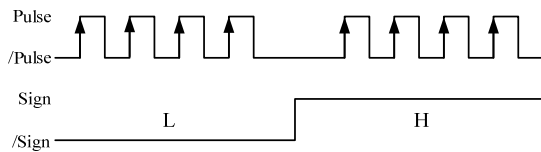
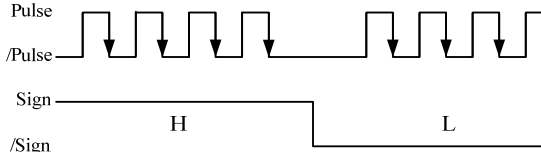
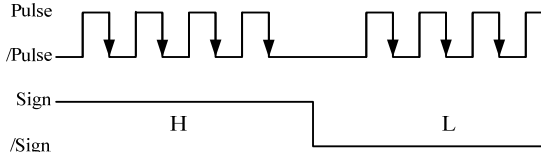
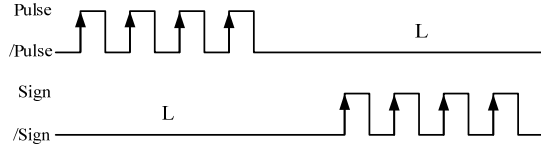
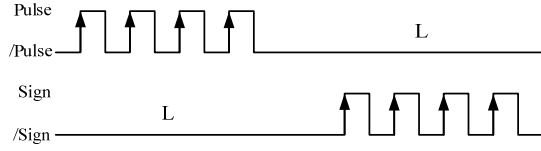
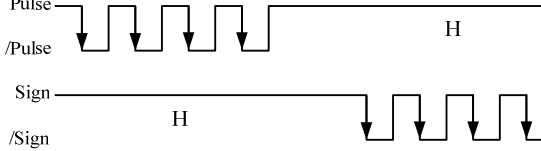
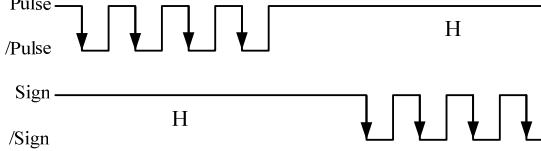
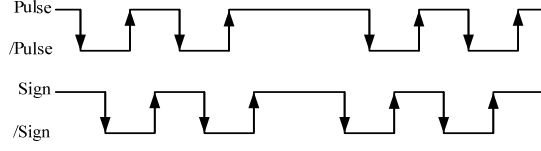
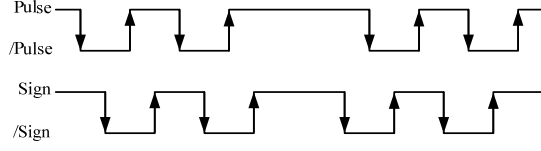
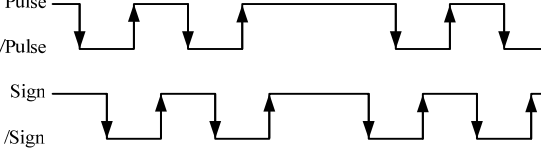
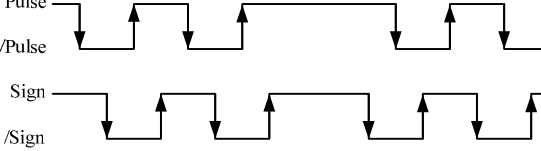


5-4-1 外部脈波命令模式

此模式的脈波命令是由外部裝置提供，共有三種脈波型式可供選擇，各脈波型式也可規劃為正或負邏輯，使用者依照外部輸入脈波命令型式設定相對應的型式，設定方式如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Pn301.0 	位置脈波命令型式選擇		0	X	0 3	Pe
	設定	說明				
	0	脈波(Pulse)+符號(Sign)				
	1	正轉(CCW)/反轉(CW)脈波				
	2	AB 相脈波 x2				
3	AB 相脈波 x4					
★ Pn301.1 	位置脈波命令邏輯選擇		0	X	0 1	Pe
	設定	說明				
	0	正邏輯				
1	負邏輯					
Pn329	脈波命令平滑濾波器		0	x 2m sec	0 2500	Pe
	可選擇濾波平滑時間。					
Pn330	脈波命令移動濾波器		0	x 0.4m sec	0 250	Pe
	可選擇移動濾波時間。					

★必須重開電源，設定值才有效。

位置脈波命令 型式	正邏輯		負邏輯	
	正轉命令	反轉命令	正轉命令	反轉命令
脈波(Pulse)+ 符號(Sign)				
正轉(CCW)/ 反轉(CW)脈波				
AB 相脈波				

脈波命令輸入介面有兩種分別為開集極(Open collector)及差動(Line driver)，接線方式請參考 **2-2-1**，請依據以下時序規格輸入脈波命令。

脈波命令形式	脈波命令時序圖	時間規格
脈波(Pulse)+ 符號(Sign)		差動輸入： $t1, t2 \leq 0.1\mu s$ $t3 > 3\mu s$ $\tau \geq 1.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$
		開集極輸入： $t1, t2 \leq 0.2\mu s$ $t3 > 3\mu s$ $\tau \geq 2.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$
正轉(CCW)/ 反轉(CW)脈波		差動輸入： $t1, t2 \leq 0.1\mu s$ $t3 > 3\mu s$ $\tau \geq 1.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$
		開集極輸入： $t1, t2 \leq 0.2\mu s$ $t3 > 3\mu s$ $\tau \geq 2.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$
AB 相脈波		差動輸入： $t1, t2 \leq 0.1\mu s$ $\tau \geq 1.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$
		開集極輸入： $t1, t2 \leq 0.2\mu s$ $\tau \geq 2.0\mu s$ $(\tau/T) \leq 50\%$

本裝置提供一個輸入接點 **INH**，當此接點動作時脈波命令輸入禁止，表示本裝置不再接收任何脈波命令，說明如下：

輸入接點 INH	說明	控制模式
0	正常接收脈波命令	Pe
1	不再接收任何脈波命令	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

5-4-2 內部位置命令模式

此模式的命令來源是三十二組命令暫存器(Pn401~Pn496)，配合規劃輸入接點

POS1~POS5 來切換相對應的位置命令，每組位置命令搭配一個移動速度暫存器來設定此組位置命令的移動速度，如下表所示：

位置命令	POS5	POS4	POS3	POS2	POS1	位置命令參數		移動速度參數
						圈數	脈波數	
P1	0	0	0	0	0	圈數	Pn401	Pn403
						脈波數	Pn402	
P2	0	0	0	0	1	圈數	Pn404	Pn406
						脈波數	Pn405	
P3	0	0	0	1	0	圈數	Pn407	Pn409
						脈波數	Pn408	
P4	0	0	0	1	1	圈數	Pn410	Pn412
						脈波數	Pn411	
P5	0	0	1	0	0	圈數	Pn413	Pn415
						脈波數	Pn414	
P6	0	0	1	0	1	圈數	Pn416	Pn418
						脈波數	Pn417	
P7	0	0	1	1	0	圈數	Pn419	Pn421
						脈波數	Pn420	
P8	0	0	1	1	1	圈數	Pn422	Pn424
						脈波數	Pn423	
P9	0	1	0	0	0	圈數	Pn425	Pn427
						脈波數	Pn426	
P10	0	1	0	0	1	圈數	Pn428	Pn430
						脈波數	Pn429	
P11	0	1	0	1	0	圈數	Pn431	Pn433
						脈波數	Pn432	
P12	0	1	0	1	1	圈數	Pn434	Pn436
						脈波數	Pn435	
P13	0	1	1	0	0	圈數	Pn437	Pn439
						脈波數	Pn438	
P14	0	1	1	0	1	圈數	Pn440	Pn442
						脈波數	Pn441	
P15	0	1	1	1	0	圈數	Pn443	Pn445
						脈波數	Pn444	
P16	0	1	1	1	1	圈數	Pn446	Pn448
						脈波數	Pn447	
P17	1	0	0	0	0	圈數	Pn449	Pn451
						脈波數	Pn450	

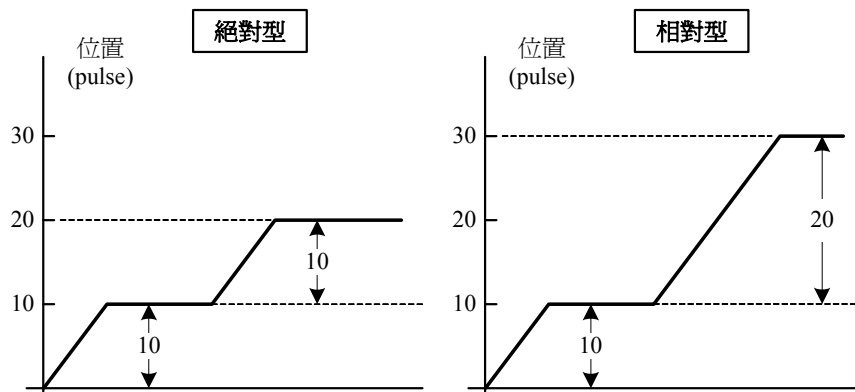
位置命令	POS5	POS4	POS3	POS2	POS1	位置命令參數		移動速度參數
P18	1	0	0	0	1	圈數	Pn452	Pn454
						脈波數	Pn453	
P19	1	0	0	1	0	圈數	Pn455	Pn457
						脈波數	Pn456	
P20	1	0	0	1	1	圈數	Pn458	Pn460
						脈波數	Pn459	
P21	1	0	1	0	0	圈數	Pn461	Pn463
						脈波數	Pn462	
P22	1	0	1	0	1	圈數	Pn464	Pn466
						脈波數	Pn465	
P23	1	0	1	1	0	圈數	Pn467	Pn469
						脈波數	Pn468	
P24	1	0	1	1	1	圈數	Pn470	Pn472
						脈波數	Pn471	
P25	1	1	0	0	0	圈數	Pn473	Pn475
						脈波數	Pn474	
P26	1	1	0	0	1	圈數	Pn476	Pn478
						脈波數	Pn477	
P27	1	1	0	1	0	圈數	Pn479	Pn481
						脈波數	Pn480	
P28	1	1	0	1	1	圈數	Pn482	Pn484
						脈波數	Pn483	
P29	1	1	1	0	0	圈數	Pn485	Pn487
						脈波數	Pn486	
P30	1	1	1	0	1	圈數	Pn488	Pn490
						脈波數	Pn489	
P31	1	1	1	1	0	圈數	Pn491	Pn493
						脈波數	Pn492	
P32	1	1	1	1	1	圈數	Pn494	Pn496
						脈波數	Pn495	

內部位置命令模式依 **Pn316** 可選擇絕對型和相對型兩種定位型式，設定如下：

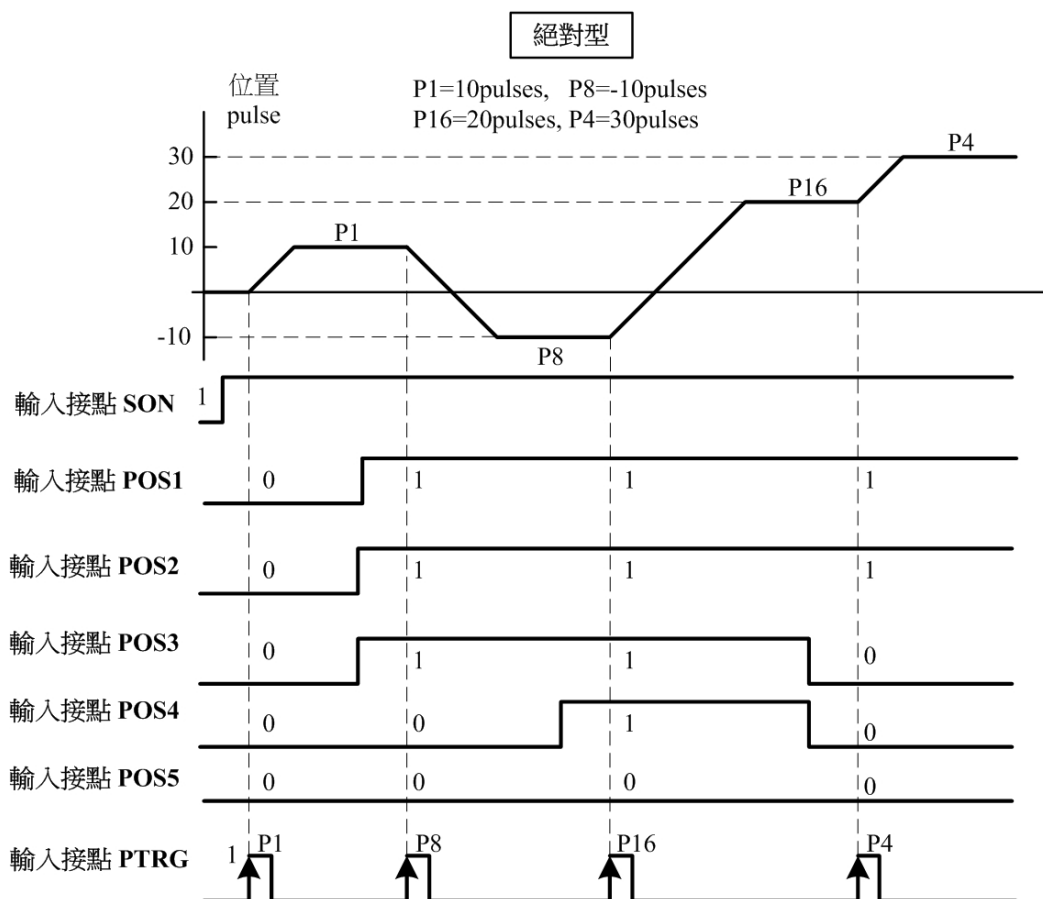
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Pn316.0 	內部位置命令模式		0	X	0 1	Pi
	設定	說明				
	0	絕對型定位				
1	相對型定位					

★必須重開電源，設定值才有效。

分別在絕對型及相對型定位模式下，先下 10pulse 位置命令之後，再下 20pulse 命令，位置路徑差異圖如下：

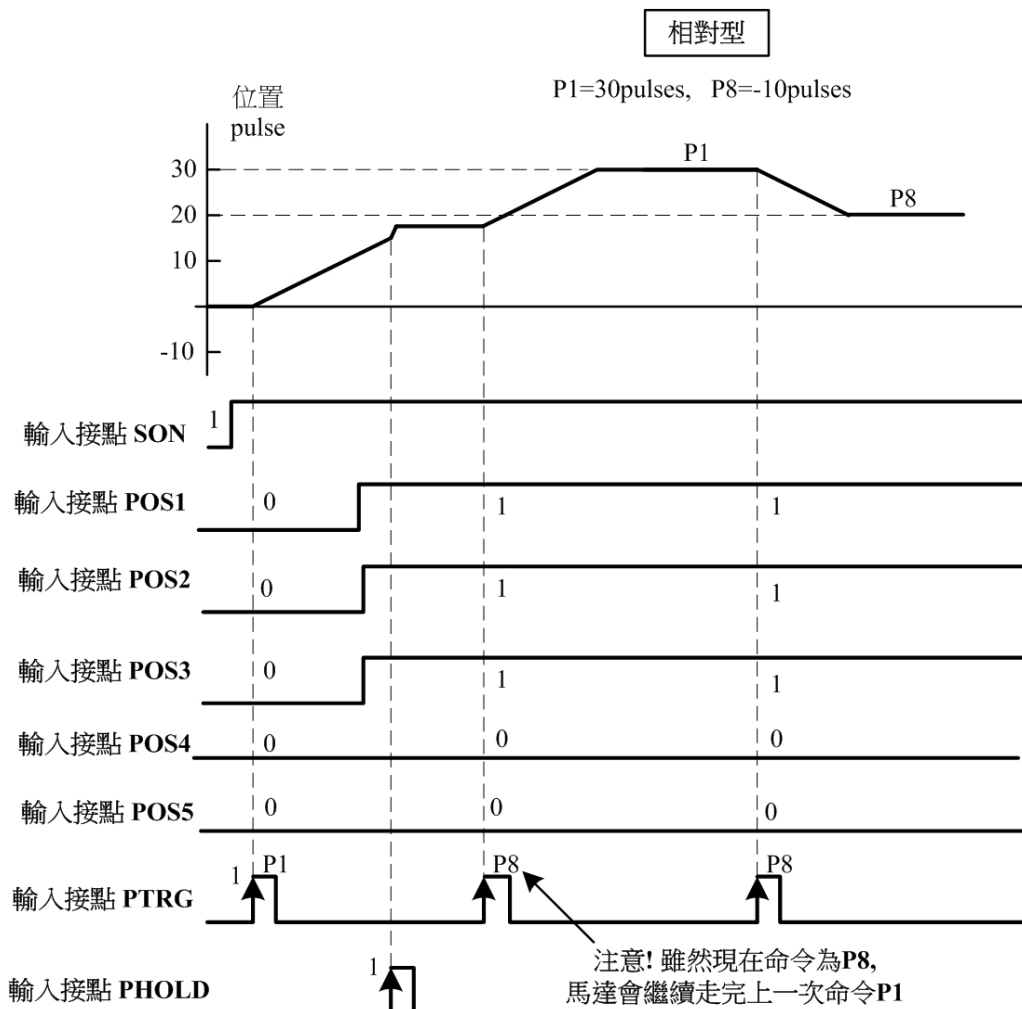


當使用者利用輸入接點 **POS1~POS5** 選擇相對應的位置命令後，必須觸發輸入接點 **PTRG** 後，本裝置才會正式接受此位置命令，馬達開始運轉，請參考下面時序圖：



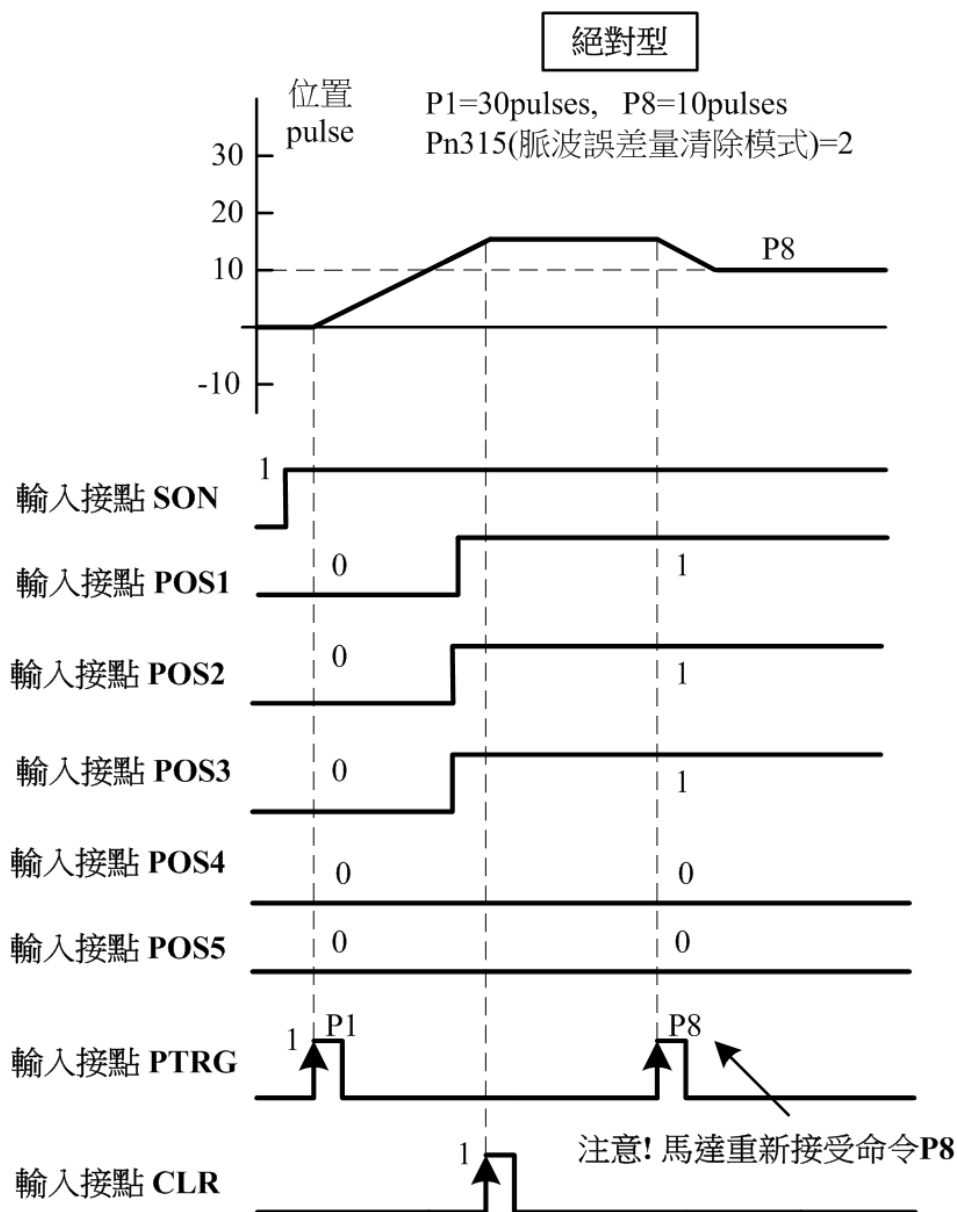
註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

若是在位置移動過程中想暫停馬達運轉，只要觸發輸入接點 **PHOLD**，馬達會減速停止，當輸入接點 **PTRG** 再次觸發時，馬達會繼續運轉完剩餘的脈波命令，到達輸入接點 **PHOLD** 觸發前所下達的目標位置，請參考下面時序圖：



註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

若是在位置移動過程中想忽略此位置命令並停止馬達，只要觸發輸入接點 **CLR (Pn315 必須設成 1 或 2，請參考 5-4-7 設定)**，馬達會立即停止，而尚未執行完的脈波命令會被清除，當輸入接點 **PTRG** 再次觸發時，馬達會依當時 **POS1~POS5** 所選擇的位置命令運轉，請參考下面時序圖：

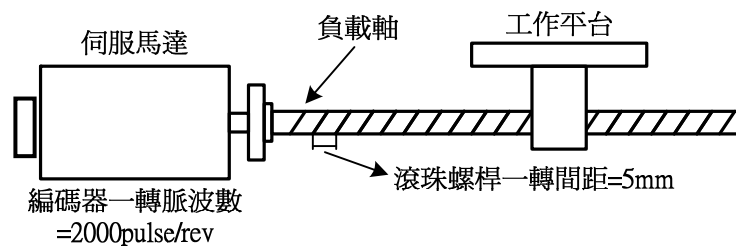


註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-4-3 電子齒輪比

使用者透過電子齒輪比可以定義輸入到本裝置的單位脈波命令使傳動裝置移動任意距離，上位控制器所產生的脈波命令不需考慮傳動系統的齒輪比、減速比或是馬達編碼器脈波數，說明如下：

下圖為伺服馬達驅動滾珠螺桿傳動裝置，若要使工作平台移動 10mm，上位控制器需下達伺服驅動器多少脈波命令？



不使用電子齒輪比機能	使用電子齒輪比機能
<ol style="list-style-type: none"> 滾珠螺桿轉一圈工作平台會移動 5mm。 若想使工作平台移動 10mm，則需要旋轉滾珠螺桿 $10\text{mm} \div 5\text{mm/rev} = 2$ 轉。 而 $2000\text{pulse/rev} \times 2 = 4000\text{pulse}$ 命令會使馬達轉一圈。 因此上位控制器需下達 $4000\text{pulse/rev} \times 2\text{ rev} = 8000\text{pulse}$ 命令。 <p>→ 每次移動前上位控制必須依上述步驟計算脈波命令。</p>	<p>→ 先設定電子齒輪比(假設定義 1 脈波命令移動 1um，電子齒輪比設定方式下面章節詳述)</p> <ol style="list-style-type: none"> 由於 1 脈波命令移動 1um。 若想使工作平台移動 10mm，則上位控制器需下達 $10\text{mm} \div 1\text{um/pulse} = 10000\text{pulse}$ 命令。 <p>→ 只要先定義 1 脈波命令移動距離和電子齒輪比，上位控制就可以很容易決定脈波命令。</p>

電子齒輪比設定步驟

使用下列步驟決定電子齒輪比。

1. 了解整體系統規格

在決定電子齒輪比必須先得到系統規格，例如：減速比、齒輪比、負載軸心一轉移動量、滾輪直徑以及馬達編碼器一轉脈波數(請參考 1-1-2 伺服馬達機種確認)。

2. 定義一脈波命令移動距離

定義上位控制器下達一脈波命令時，傳動裝置會移動的距離。例如：當一脈波命令移動 1 μ m 時，如果上位控制器下達 2000 個脈波命令，傳動裝置會移動 2000pulse \times 1 μ m/pulse = 2mm(前提為電子齒輪比必需設定正確)。

3. 計算電子齒輪比

依照以下公式計算電子齒輪比。

$$\text{電子齒輪比} = \frac{\text{馬達編碼器一轉脈波數} \times 4}{\text{負載軸轉一圈使負載移動的距離} \div \text{一脈波命令移動距離}}$$

如果馬達與負載軸之間的減速比為 $\frac{n}{m}$ (m 代表馬達旋轉圈數， n 代表負載軸旋轉圈數)，則電子齒輪比公式如下：

$$\text{電子齒輪比} = \frac{\text{馬達編碼器一轉脈波數} \times 4}{\text{負載軸轉一圈使負載移動的距離} \div \text{一脈波命令移動距離}} \times \frac{m}{n}$$

4. 電子齒輪比參數設定

將電子齒輪比約分簡化，使分子和分母為均小於 50000 的整數值，然後再分別將電子齒輪比分子及分母設定到相對應參數中，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn302	電子齒輪比分子 1	1	X	1 50000	Pi Pe
Pn303	電子齒輪比分子 2	1			
Pn304	電子齒輪比分子 3	1			
Pn305	電子齒輪比分子 4	1			
Pn306	電子齒輪比分母	1			

注意！電子齒輪比必須符合下列條件，否則本裝置無法正常運作。

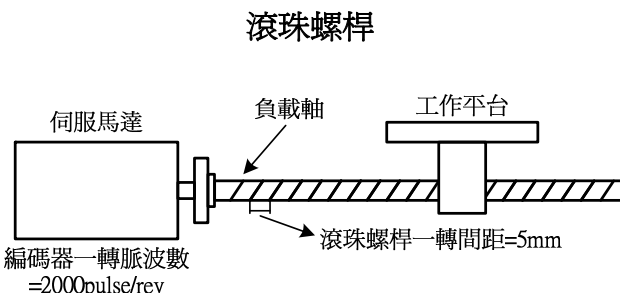
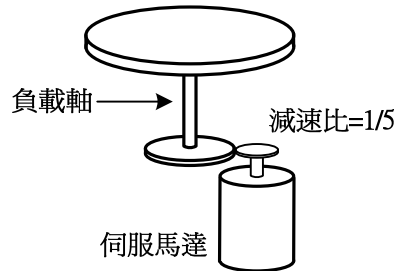
$$\frac{1}{200} \leq \text{電子齒輪比} \leq 200$$

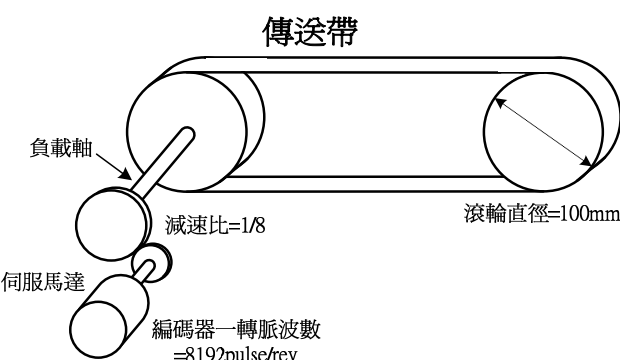
本裝置提供四組電子齒輪比分子，利用輸入接點 **GN1**、**GN2** 來切換到目前需要的電子齒輪比分子，請參考下表：

輸入接點 GN2	輸入接點 GN1	電子齒輪比分子	控制模式
0	0	電子齒輪比分子 1 Pn302	Pi/Pe
0	1	電子齒輪比分子 2 Pn303	
1	0	電子齒輪比分子 3 Pn304	
1	1	電子齒輪比分子 4 Pn305	

註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

電子齒輪比設定步驟範例

傳動系統	設定步驟				
<p>滾珠螺桿</p>  <p>編碼器一轉脈波數 = 2000pulse/rev</p> <p>滾珠螺桿一轉間距 = 5mm</p>	<ol style="list-style-type: none"> 了解整體系統規格： 負載軸心(滾珠螺桿)一轉移動量=5mm 馬達編碼器一轉脈波數=2000pulse 定義一脈波命令移動距離： 一脈波命令移動距離=1um 計算電子齒輪比： $\text{電子齒輪比} = \frac{2000 \text{ pulse / rev} \times 4}{5 \text{ mm / rev} \div 1 \text{ um / pulse}} = \frac{8000}{5000}$ 電子齒輪比參數設定： <table border="1" data-bbox="941 1411 1340 1523"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td> <td>8000</td> </tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td> <td>5000</td> </tr> </table> 	電子齒輪比分子	8000	電子齒輪比分母	5000
電子齒輪比分子	8000				
電子齒輪比分母	5000				
<p>分度盤</p>  <p>編碼器一轉脈波數 = 2500pulse/rev</p> <p>減速比 = 1/5</p>	<ol style="list-style-type: none"> 了解整體系統規格： 減速比=1/5 負載軸心(分度盤)一轉移動量=360° 馬達編碼器一轉脈波數=2500pulse 定義一脈波命令移動距離： 一脈波命令移動距離=0.1° 計算電子齒輪比： $\text{電子齒輪比} = \frac{2500 \text{ pulse / rev} \times 4}{360^\circ \div 0.1^\circ / \text{pulse}} \times \frac{5}{1} = \frac{50000}{3600}$ 電子齒輪比參數設定： <table border="1" data-bbox="941 1926 1340 2038"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td> <td>50000</td> </tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td> <td>3600</td> </tr> </table> 	電子齒輪比分子	50000	電子齒輪比分母	3600
電子齒輪比分子	50000				
電子齒輪比分母	3600				

傳動系統	設定步驟				
 <p>傳送帶</p> <p>負載軸</p> <p>減速比=1/8</p> <p>滾輪直徑=100mm</p> <p>伺服馬達</p> <p>編碼器一轉脈波數=8192pulse/rev</p>	<ol style="list-style-type: none"> 了解整體系統規格： 減速比=1/8 負載軸心(滾輪)一轉移動量 = $3.14 \times 100\text{mm} = 314\text{mm}$ 馬達編碼器一轉脈波數=8192pulse 定義一脈波命令移動距離： 一脈波命令移動距離=10um 計算電子齒輪比： 電子齒輪比 = $\frac{8192\text{pulse/rev} \times 4}{314\text{mm} \div 10\text{um/pulse}} \times \frac{8}{1} = \frac{262144}{31400}$ 電子齒輪比參數設定： 將電子齒輪比約分簡化，使分子和分母為均小於 50000 的整數值。 <table border="1" data-bbox="901 824 1310 909"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td> <td>32768</td> </tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td> <td>3925</td> </tr> </table>	電子齒輪比分子	32768	電子齒輪比分母	3925
電子齒輪比分子	32768				
電子齒輪比分母	3925				

5-4-4 位置命令加減速機能

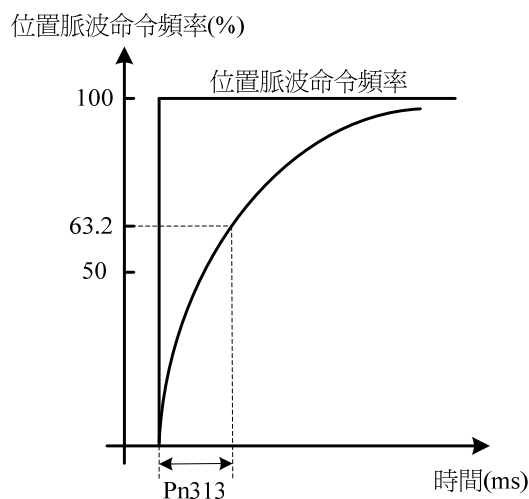
● 外部位置命令一次平滑加減速

使用外部位置命令一次平滑加減速機能會使原本固定頻率的外部位置脈波命令平滑化。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Pn313	外部位置命令一次平滑加減速時間常數	0	msec	0 10000	Pe
	會使原本固定頻率的位置脈波命令平滑化。 外部位置命令一次平滑加減速時間常數的定義為外部位置脈波命令頻率由零開始一次延遲上升到 63.2%外部位置脈波命令頻率的時間。				

★必須重開電源，設定值才有效。

外部位置命令一次平滑加減速時間常數的定義為外部位置脈波命令頻率由零開始一次延遲上升到 63.2%外部位置脈波命令頻率的時間，示意圖如下：



設定範例：

- (1) 若想在 30msec 到達 95%位置脈波命令頻率輸出，則

$$Pn313 = \frac{30(\text{msec})}{-\ln(1-95\%)} = 10(\text{msec})$$

- (2) 若想在 30msec 到達 75%位置脈波命令頻率輸出，則

$$Pn313 = \frac{30(\text{msec})}{-\ln(1-75\%)} = 22(\text{msec})$$

註) ln(x)為自然對數運算符號。

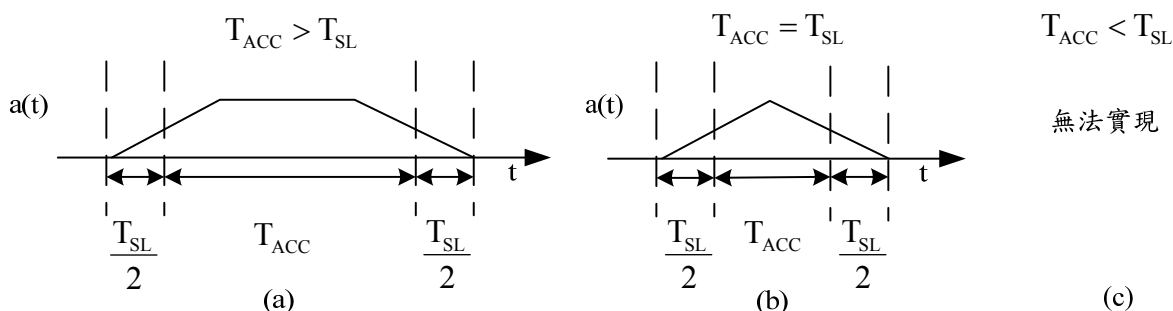
● 內部位置命令 S 型平滑加減速

S 型平滑命令產生器，提供運動命令的平滑化處理，其產生的速度與加速度是連續的，而且加速度的急跳度也較小，可改善馬達的加減速特性，在機械結構的運轉上也更加平順。

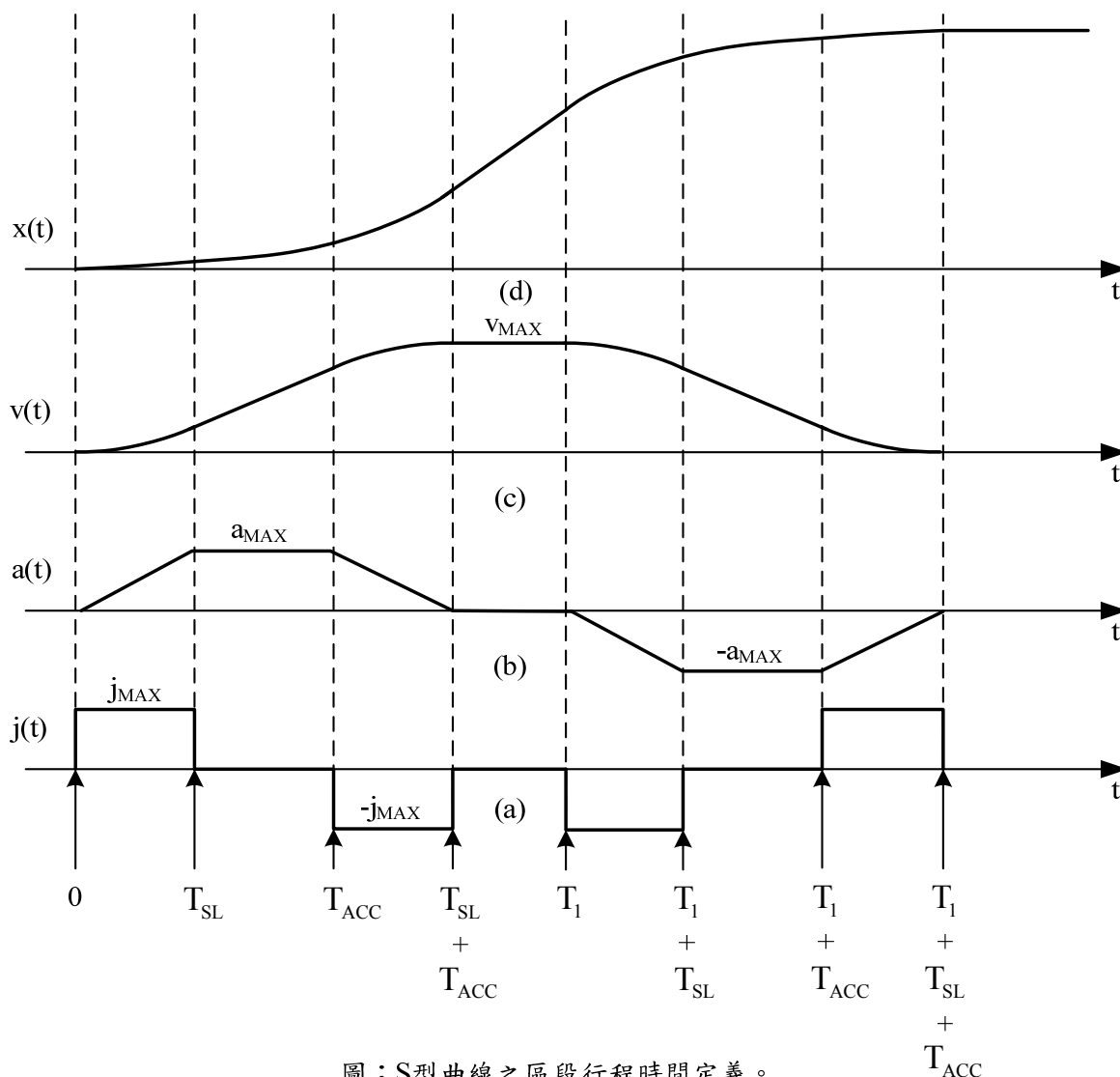
S 型平滑命令產生器適用於內部位置命令輸入時之控制模式，當位置命令改由外部脈波信號輸入時，其速度及角加速度的輸入已經是連續的，所以並未使用 S 型平滑器。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn322	內部位置命令 S 型加減速平滑常數(TSL)	0	x0.4 ms	0 5000	Pi
	位置 S 型平滑器適用於內部位置命令輸入時之控制模式，提供運動命令的平滑化處理，其產生的速度與加速度是連續的，而且加速度的急跳度較小，可改善馬達的加減速特性，在機械結構的運轉上也更加平順。 注意！ 1. 設定規則：Pn323(TACC) ≥ Pn322(TSL)。 2. 當 Pn322 設定為 0，則取消 S 型加減速平滑器之功能。				
Pn323	內部位置命令 S 型加減速常數(TACC)	1	x0.4 ms	1 5000	Pi
	請參考 Pn322 說明				

在此定義輸入時間參數為 TSL 與 TACC。首先，由輸入時間參數來判斷加減速的行程。由下圖(a)可看出，當 $TACC > TSL$ 時，會產生一段定加速區，其定加速時間為 $TACC - TSL$ 。當 $TACC = TSL$ 時則無定加速區，如下圖(b)。而根據定義， $TACC < TSL$ 是不能實現的。由下圖可推知加加速度時間定義為 TSL，定加速度時間定義為 $TACC - TSL$ 。



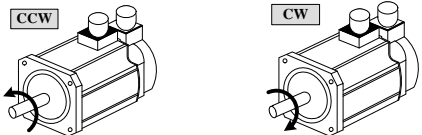
圖：S型曲線之行程時間定義。



圖：S型曲線之區段行程時間定義。

5-4-5 位置命令方向定義

在位置模式時，使用者可使用 **Pn314**(位置命令方向定義)來定義馬達旋轉方向，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★ Pn314	位置命令方向定義(從馬達負載端看) 	1	X	0 1	Pi Pe	
	設定					說明
	0					順時針方向旋轉(CW)
	1					逆時針方向旋轉(CCW)

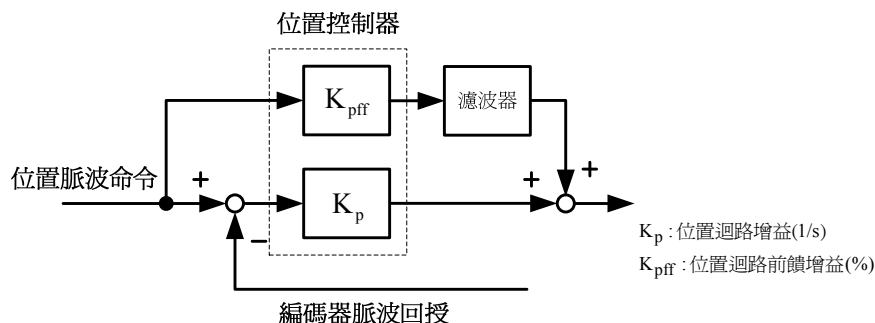
★必須重開電源，設定值才有效

5-4-6 位置迴路增益調整

以下為位置控制迴路相關參數，本裝置提供兩組位置控制器，可利用增益切換機能(請參閱 5-3-11)來切換。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn310	位置迴路增益 1	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
Pn311	位置迴路增益 2	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	設定方式請參考 Pn310 說明				
Pn312	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP(定位完成信號)反覆開啓與關閉。				
Cn033	速度前饋平滑濾波器	500	Hz	0 1000	Pe Pi
	將速度前饋命令平滑處理。				

以下為本裝置的位置控制器，當位置迴路增益越大時，反應速度加快，相對縮短整定時間，也可使用位置迴路前饋增益縮短整定時間，位置迴路控制增益的調整方式請詳閱 5-5。



5-4-7 脈波誤差量清除

在位置模式時，使用者可使用 Pn315(脈波誤差量清除模式)來定義輸入接點 CLR 的動作方式，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
Pn315	脈波誤差量清除模式	0	X	0 2	Pe	
	設定					說明
	0				當輸入接點 CLR 動作時，清除脈波誤差量。	Pi Pe
	1				當輸入接點 CLR 觸發時，取消位置命令以中斷馬達運轉，重設機械原點，清除脈波誤差量。	
2	當輸入接點 CLR 觸發時，取消位置命令以中斷馬達運轉，清除脈波誤差量。	Pi				

註) 輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-4-8 原點復歸

原點復歸模式說明

使用原點復歸機能時，可使用輸入接點 **ORG**(外部檢測器輸入點)、**CCWL** 或 **CWL** 作為原點參考點，亦可使用 **Z** 脈波為原點參考點，也可選擇正轉或反轉方向尋找，詳細說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
Pn317.0 	原點復歸啟動後，原點尋找方向及選擇原點參考點設定	0	X	0 5	Pi Pe	
	設定					說明
	0					原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CCWL 或 CWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CCWL 或 CWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn317.1 不能設定為 1 或 2 。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。
	1					原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CWL 或 CCWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CWL 或 CCWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn317.1 不能設定為 1 或 2 。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。
	2					原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn317.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。
	3					原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn317.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。
	4					原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn317.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止)。
5	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn317.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止)。					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
Pn317.1 	找到原點參考點後，尋找機械原點之移動方式設定	0	X	0 2		
	設定					說明
	0					找到參考原點後，馬達以第二段速 折返 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。
	1					找到參考原點後，馬達以第二段速 繼續向前 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。
2	當 Pn317.0=2 或 3 時，尋找到輸入接點 ORG 的上緣做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止；當 Pn317.0=4 或 5 時，尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。					
Pn317.2 	原點復歸啟動模式設定	0	X	0 2	Pi Pe	
	設定					說明
	0					關閉原點復歸機能。
	1					電源開啓後，只有第一次啟動伺服(Servo ON)會自動執行原點復歸機能。當伺服系統運轉中不須重覆執行原點復歸機能時，可以使用此模式省略一個用來執行原點復歸機能的輸入接點。
2	由輸入接點 SHOME 觸發原點復歸機能，在位置模式下可隨時觸發輸入接點 SHOME 來執行原點復歸機能。					
Pn317.3 	找到機械原點後之停止模式設定	0	X	0 1		
	設定					說明
	0					找到機械原點信號後， 紀錄 此位置為機械原點(Un-14 編碼器迴授圈數、Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止，馬達停止後以第二段速 折返 移動到機械原點位置。
	1					找到機械原點信號後， 紀錄 此位置為機械原點(Un-14 編碼器迴授圈數、Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止。

原點復歸模式設定對照表

使用者依據不同的操作需求設定 Pn317，對應設定值必須符合下表：

Pn317.0 \ Pn317.1	0	1	2	3	4	5
0	●	●	●	●	×	×
1	×	×	●	●	×	×
2	×	×	●	●	●	●

其中，●表示原點復歸正常動作；×表示不會執行原點復歸動作。

原點復歸其他設定說明

原點復歸速度設定如下：

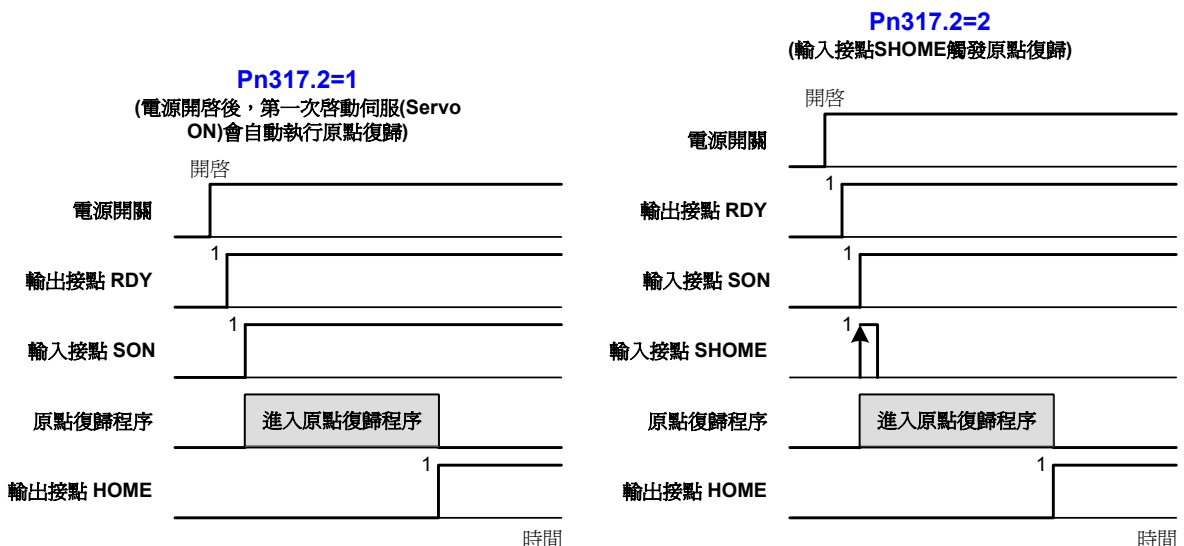
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn318	原點復歸第一段高速	100	rpm	0 2000	Pi Pe
	設定原點復歸第一段移動速度				
Pn319	原點復歸第二段低速	50	rpm	0 500	Pi Pe
	設定原點復歸第二段移動速度				

使用者可以設定原點復歸偏移圈數/脈波數，當馬達依照 **Pn317**(原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 **Pn320**(原點復歸偏移圈數)和 **Pn321**(原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn320	原點復歸偏移圈數	0	rev	-30000 30000	Pi Pe
	當馬達依照 Pn317 (原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 Pn320 (原點復歸偏移圈數)和 Pn321 (原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點。				
Pn321	原點復歸偏移脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi Pe
	原點復歸偏移位置= $Pn320(\text{圈數}) \times \text{編碼器一轉脈波數} \times 4 + Pn321(\text{脈波數})$				

原點復歸啟動模式時序圖

若於原點復歸程序中，取消輸入接點 **SON**(伺服啟動)動作或產生任何警報時，原點復歸機能中止且輸出接點 **HOME**(完成原點復歸)不動作。



註) 輸入/輸出接點狀態1代表開關動作，反之0代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱**5-6-1**來設定。

原點復歸之速度/位置時序圖

下表為不同 **Pn317** 設定所對照的原點復歸之速度/位置時序圖：

Pn317.0 \ Pn317.1	0	1	2	3	4	5
0	(1)	(2)	(1)	(2)	×	×
1	×	×	(3)	(4)	×	×
2	×	×	(5)	(6)	(7)	(8)

其中，**×**表示不會執行原點復歸動作。

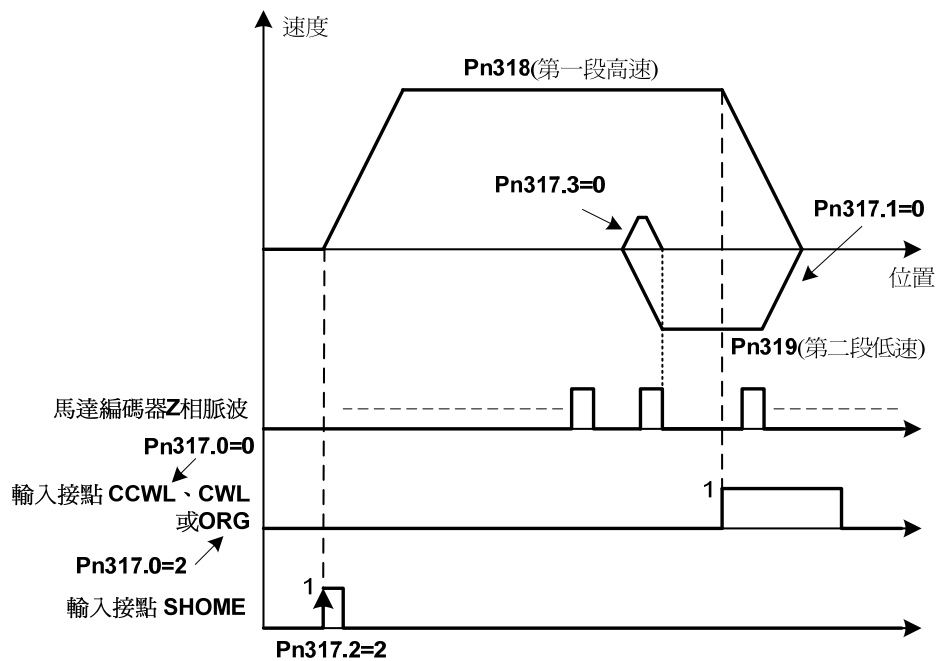
(1)

Pn317.0=0或2 (啓動原點復歸後以第一段速**正轉**方向尋找原點參考點**CCWL**、**CWL**或**ORG**)

Pn317.1=0 (找到原點參考點後以第二段速**折返**尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (**折返**到機械原點)



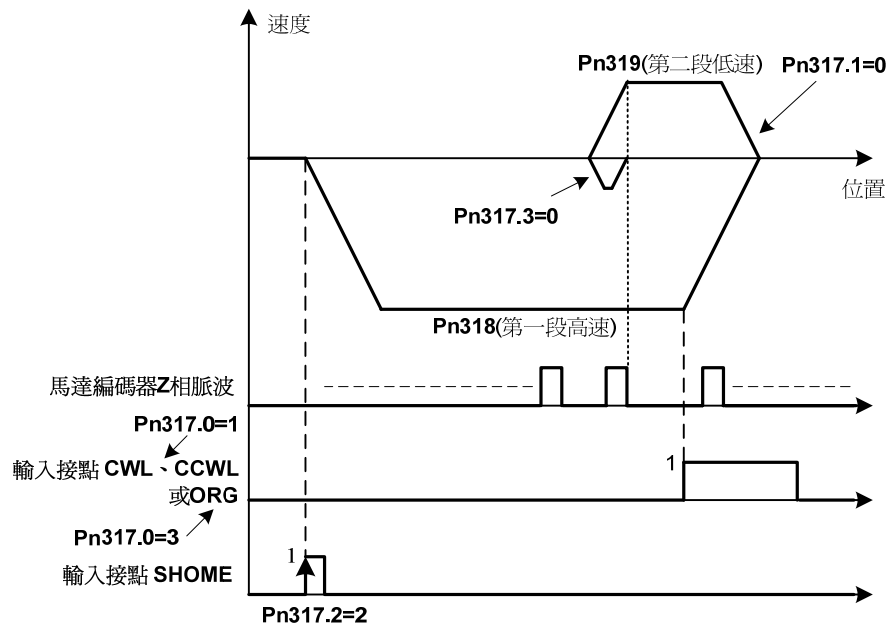
(2)

Pn317.0=1或3 (啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點CWL、CCWL或ORG)

Pn317.1=0 (找到原點參考點後以第二段速折返尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點SHOME啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



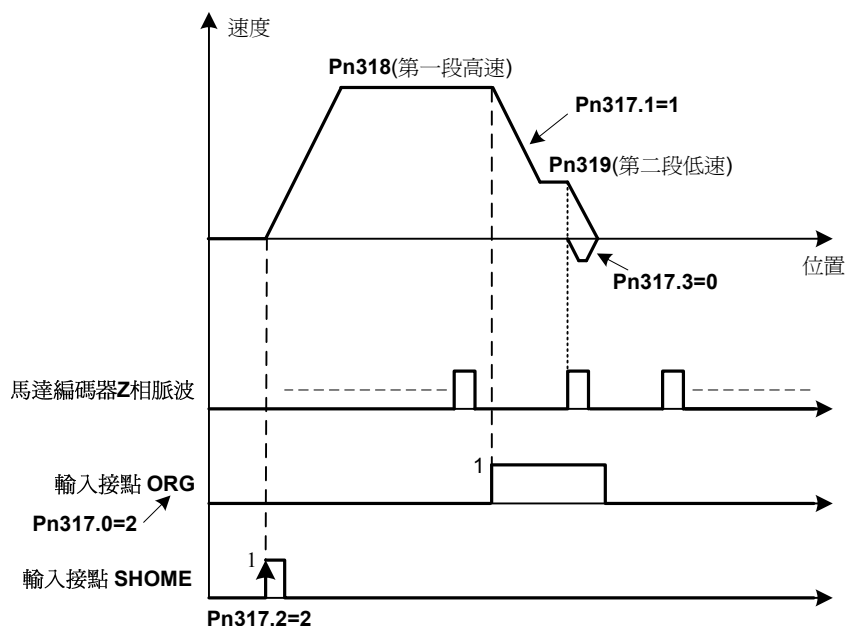
(3)

Pn317.0=2 (啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找原點參考點ORG)

Pn317.1=1 (找到原點參考點後以第二段速繼續向前尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點SHOME啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



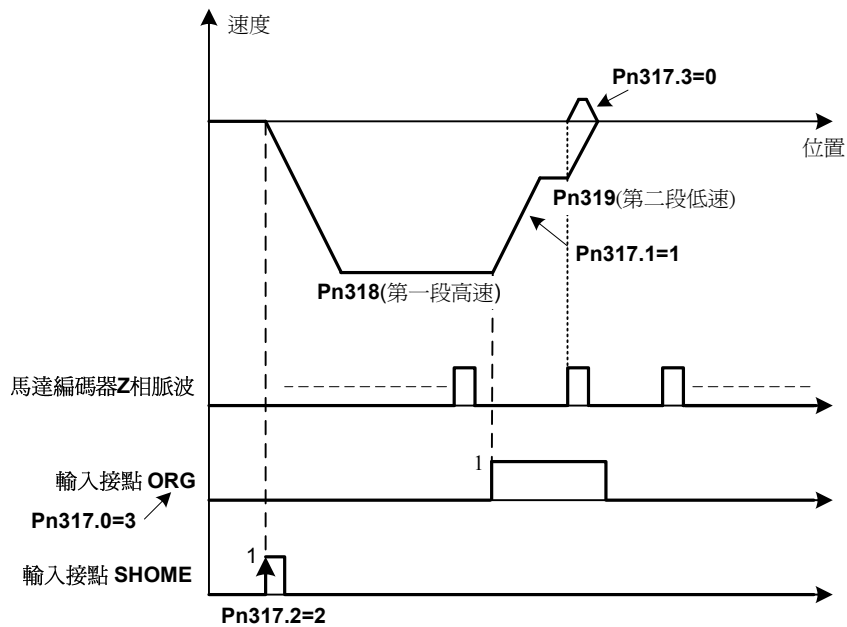
(4)

Pn317.0=3 (啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn317.1=1 (找到原點參考點後以第二段速繼續向前尋找最近的**Z**相脈波當做機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



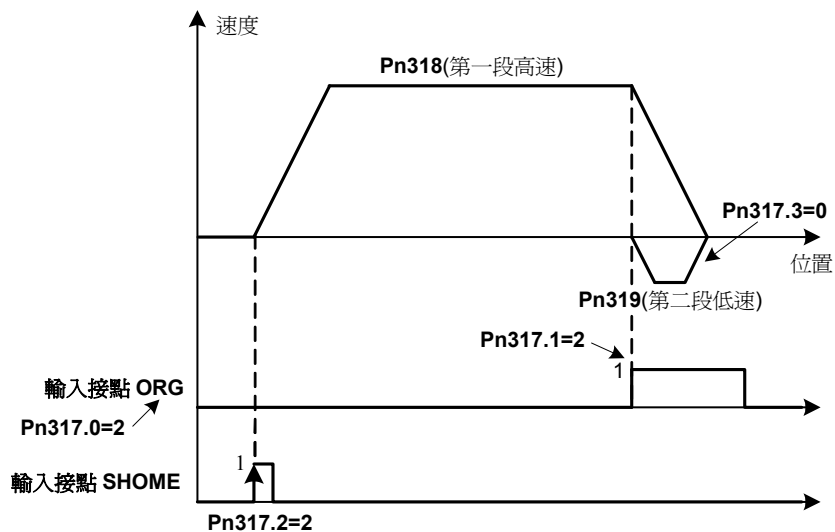
(5)

Pn317.0=2 (啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn317.1=2 (尋找到原點參考點**ORG**上緣做爲機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



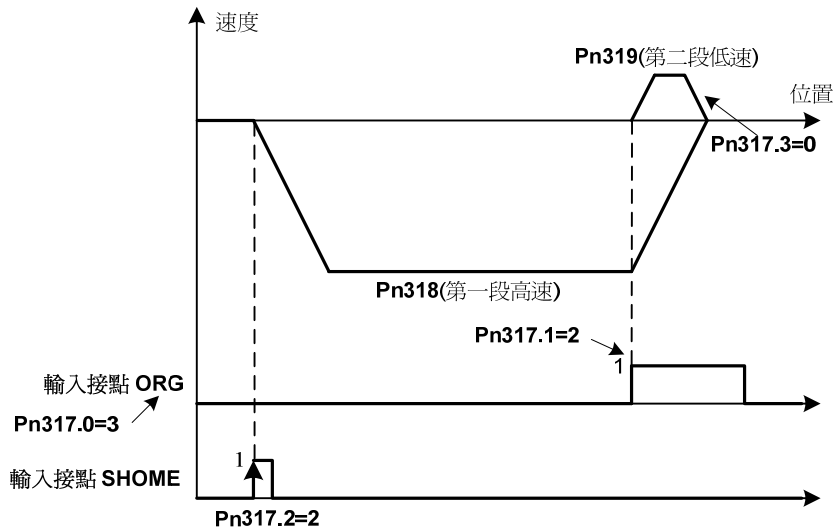
(6)

Pn317.0=3 (啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn317.1=2 (尋找到原點參考點**ORG**上緣做爲機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



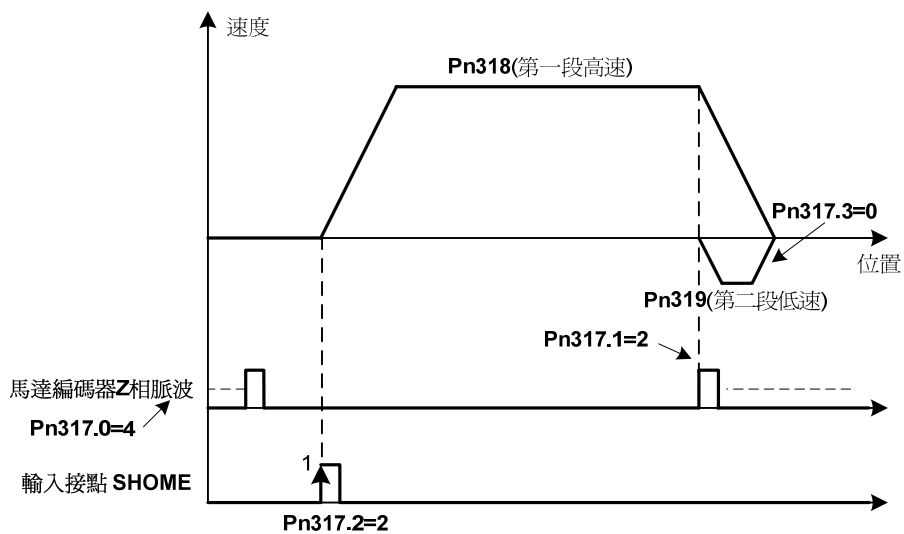
(7)

Pn317.0=4 (啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找最近**Z**相脈波原點)

Pn317.1=2 (尋找到**Z**相脈波做爲機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



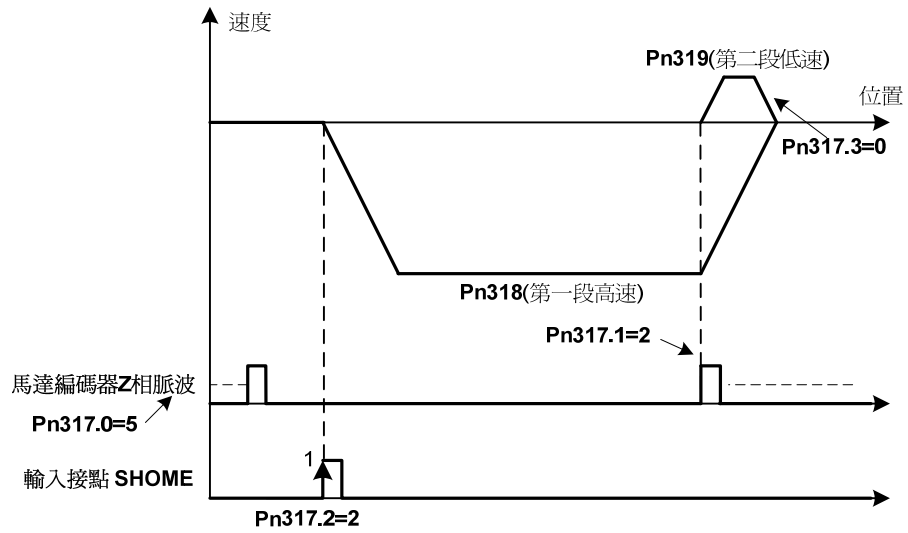
(8)

Pn317.0=5 (啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找最近**Z**相脈波原點)

Pn317.1=2 (尋找到**Z**相脈波做爲機械原點)

Pn317.2=2 (輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn317.3=0 (折返到機械原點)



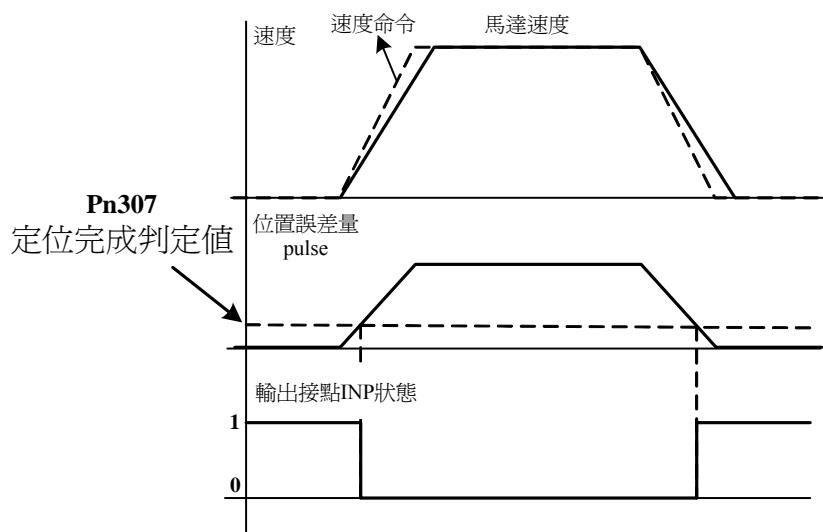
5-4-9 其他位置控制機能

本章節說明其他跟位置控制相關機能。

定位完成機能

當位置誤差量低於 **Pn307**(定位完成判定值)所設定的脈波數時，輸出接點 **INP** 動作，說明如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn307	定位完成判定值	10	pulse	0 50000	Pi Pe
	當位置誤差量低於 Pn307 (定位完成判定值)所設定的脈波數時，輸出接點 INP 動作。				



註) 輸出接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

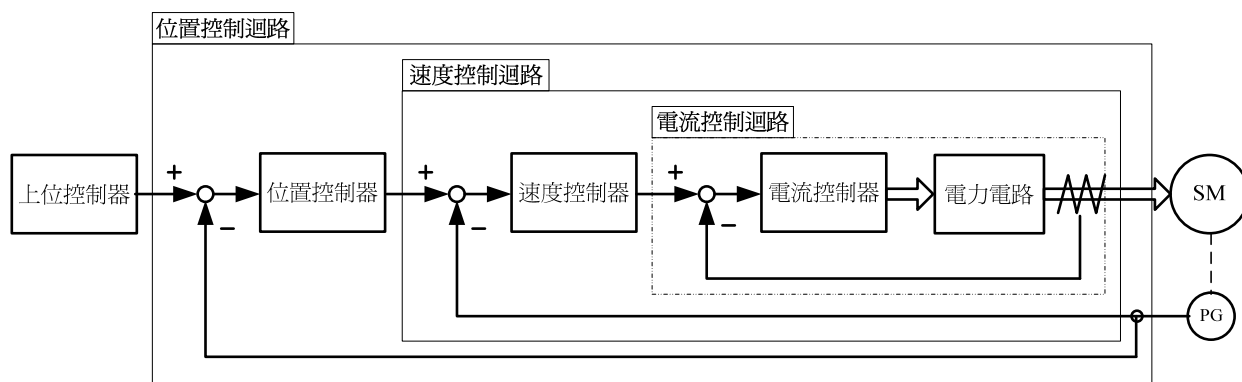
位置誤差過大警告機能

當位置誤差量大於 **Pn308**(正最大位置誤差判定值)或 **Pn309**(負最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 **AL-11**(位置誤差量過大警報)，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn308	正最大位置誤差判定值	50000	pulse	0 50000	Pi Pe
	當位置誤差量大於 Pn308 (正最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)。				
Pn309	負最大位置誤差判定值	50000	pulse	0 50000	Pi Pe
	當位置誤差量大於 Pn309 (負最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)				

5-5 伺服增益調整

本裝置包括電流控制、速度控制和位置控制三個迴路，方塊圖如下：



理論上，內層的控制迴路頻寬一定要高於外層，否則整個控制系統會不穩定而造成振動或是響應不佳，因此這三個控制迴路頻寬的關係如下：

電流控制迴路頻寬(最內層)>速度控制迴路頻寬(中間層)>位置控制迴路頻寬(最外層)

由於本裝置已經調整好電流控制迴路頻寬為最佳狀態，使用者只需調整速度和位置控制迴路增益即可，以下說明增益調整相關參數。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn211	速度迴路增益 1	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。				
Sn212	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn211 說明				
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 5000	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn212 說明				

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn310	位置迴路增益 1	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
Pn311	位置迴路增益 2	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	設定方式請參考 Pn310 說明				
Pn312	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP(定位完成信號)反覆開啓與關閉。				
Cn025	負載慣量比	10	x0.1	0 1000	Pi Pe S
	負載慣量比 = $\frac{\text{轉換到馬達軸的負載慣量}(J_L)}{\text{伺服馬達轉子慣量}(J_M)} \times 100\%$				

速度迴路增益

速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。

如果 Cn025(負載慣量比)設定正確，則速度迴路頻寬就等於 Sn211(速度迴路增益 1) 或是 Sn213(速度迴路增益 2)。

$$\text{負載慣量比} = \frac{\text{轉換到馬達軸的負載慣量}(J_L)}{\text{伺服馬達轉子慣量}(J_M)} \times 100\%$$

速度迴路積分時間常數

若速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。如果負載慣量比很大或是機械系統存在共振因子，必須確認速度迴路積分時間常數夠大，否則機械系統容易產生共振。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數：

$$\text{Sn212(速度迴路積分時間常數1)} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{Sn211(速度迴路增益1)}}$$

設定範例：

假設 Cn025(負載慣量比)設定正確，希望速度迴路頻寬到達 100Hz，則設定

Sn211(速度迴路增益 1)=100(Hz)

$$\text{Sn212(速度迴路積分時間常數1)} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times 100} = 40 (\times 0.2\text{msec})$$

位置迴路增益

位置迴路增益直接決定位置迴路的反應速度，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。

位置迴路前饋增益

使用位置迴路前饋增益可加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 **INP**(定位完成信號)反覆開啓與關閉，所以調整時必須一面觀察速度波形和輸出接點 **INP**(定位完成信號)，慢慢增加前饋增益值，而且位置迴路增益太大時，前饋功能效果就不明顯。

增益調整快捷參數

本裝置提供增益調整快捷參數，將增益調整相關參數集中在快捷參數，在手動增益調整時方便使用者操作，增加調機便利性。

使用者進入快捷參數中只要變更欲改變的參數數值，此數值會立即寫入儲存並即時生效，不須再按 **Enter** 鍵儲存。增益調整快捷參數如下所示：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
◆ qn501	速度迴路增益 1	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。				
◆ qn502	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
◆ qn503	速度迴路增益 2	40	Hz	10 1500	Pi Pe S
	設定方式請參考 qn501 說明				
◆ qn504	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S
	設定方式請參考 qn502 說明				
◆ qn505	位置迴路增益 1	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
◆ qn506	位置迴路增益 2	40	1/s	1 1000	Pi Pe
	設定方式請參考 qn505 說明				
◆ qn507	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP (定位完成信號)反覆開啓與關閉。				

◆不須按 **Enter** 鍵，即時生效。

5-5-1 自動增益調整

本裝置提供 ON-LINE 自動增益調整機能，可以快速及準確估測負載慣量，自動調整適當的伺服增益，設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Cn002.2 	自動增益調整設定		0	X	0 1	Pi Pe S
	設定	說明				
	0	不使用自動增益調整機能				
1	持續使用自動增益調整機能					

當 **Cn002.2** 設定成 **0** 時，不使用自動增益調整機能，必須手動調整下列相關增益調整參數。

參數代號	名稱與機能
Cn025	負載慣量比
Sn211	速度迴路增益 1
Sn212	速度迴路積分時間常數 1
Sn213	速度迴路增益 2
Sn214	速度迴路積分時間常數 2
Pn310	位置迴路增益 1
Pn311	位置迴路增益 2
Pn312	位置迴路前饋增益

當 **Cn002.2** 設定成 **1** 時，表示持續使用自動增益調整機能，本裝置會依照 **Cn026**(剛性設定)以及所估測的負載慣量比來自動調整適當的伺服增益，觀察 **Un-19**(負載慣量比)，當負載慣量比收斂穩定時，使用者可以設定 **Cn002.2** 為 **0** 來取消自動增益調整機能，此時，本裝置會立即將估測的負載慣量比記錄在 **Cn025**(負載慣量比)。如果本裝置使用在負載變動小的場合時，建議在 **Un-19**(負載慣量比)收斂穩定時，關閉自動增益調整機能。

自動增益調整使用條件

本裝置所提供自動增益調整機能，使用高階控制理論 ON-LINE 估測負載慣量比，使系統達到預設的速度或位置響應頻寬。

系統必須符合下列條件，自動增益調整機能才能正常運作。

- (1) 由停止到達 2000rpm 之加減速時間需小於 1 秒。
- (2) 運轉速度需大於 200rpm。
- (3) 負載慣量需小於馬達本身慣量的 100 倍。
- (4) 外力或是慣量比變化不可過於劇烈。

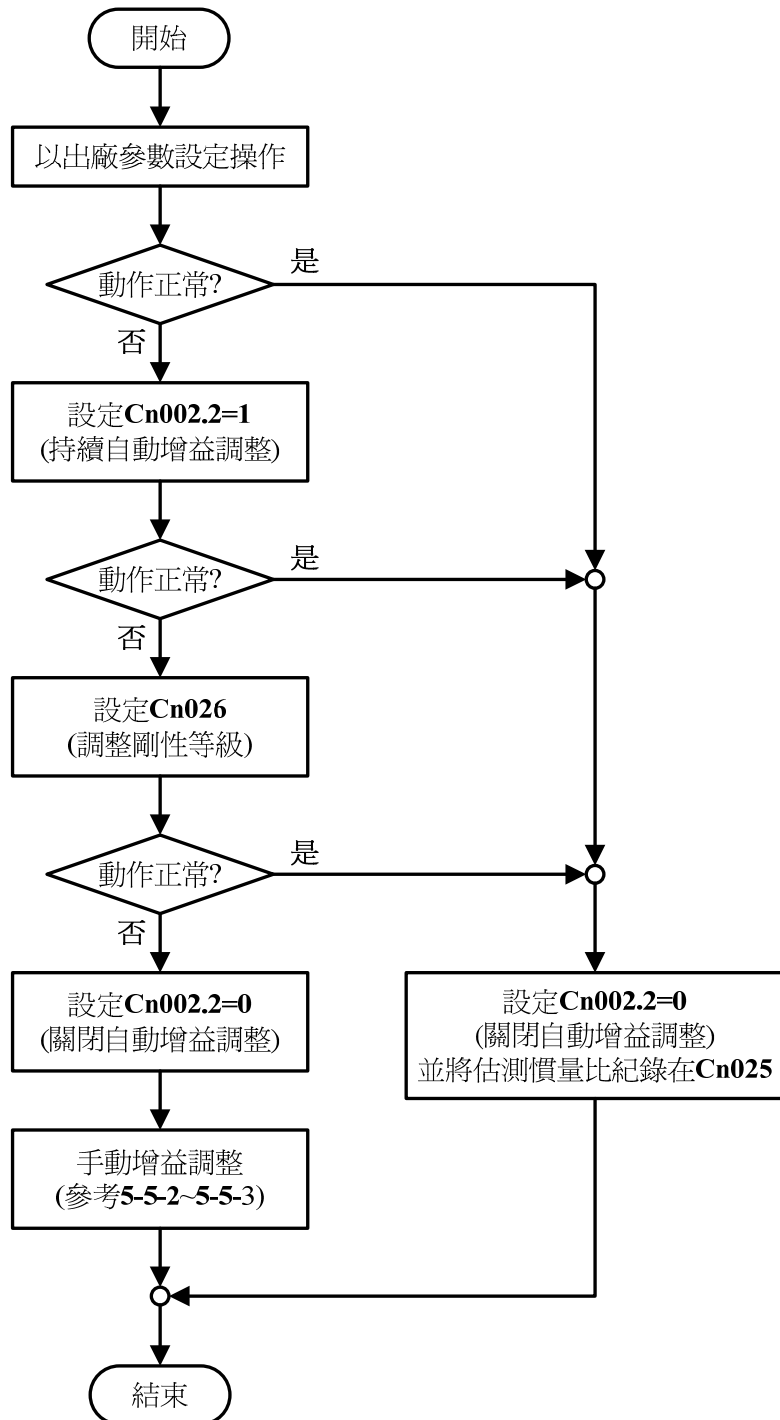
剛性表設定

使用自動增益調整機能時，應先依照應用場合所需增益設定剛性等級，各種應用場合所對應的剛性設定範圍如下表所示。

剛性設定 Cn026	位置迴路增益 Pn310 [1/s]	速度迴路增益 Sn211 [Hz]	速度迴路積分時間常數 Sn212 [x0.2msec]	機械 剛性	應用場合
1	15	15	300	低	藉由時規皮帶、鏈條或齒輪驅動的機械：大型搬運機台、輸送帶。
2	20	20	225		
3	30	30	150		
4	40	40	100		
5	60	60	75	中	藉由滾珠螺桿透過減速機驅動的機械：一般工具機、機械手臂、輸送機台。
6	85	85	50		
7	120	120	40		
8	160	160	30	高	藉由滾珠螺桿直結驅動的機械：高精度工具機、金屬雕刻機、零件插件機、IC 檢測機。
9	200	200	25		
A	250	250	20		

自動增益調整程序

自動增益調整程序流程圖如下所示。



註) 執行自動增益調整機能後(Cn002.2=1)，沒有設定 Cn002.2 為零，則斷電不會記憶本次估測的負載慣量比，下次開機執行自動增益調整機能時，會以當時 Cn025 所設定的負載慣量比開始估測。

5-5-2 手動增益調整

速度控制模式手動增益調整

步驟 1：請依照 **5-5-1**(自動增益調整)設定剛性等級並得到正確的負載慣量比。

步驟 2：如果本裝置(速度控制)與上位控制器形成位置控制，先將上位控制器的位置迴路增益設定相對低值。

步驟 3：手動調整 **Sn211**(速度迴路增益 1)：

先將 **Sn212**(速度迴路積分時間常數 1)設定成比自動增益所調整後的值高，再增大速度迴路增益到不會產生振動或噪音為止。然後再將速度迴路增益些微調小，增大上位控制器的位置迴路增益到不會產生振動或噪音為止。

步驟 4：手動調整 **Sn212**(速度迴路積分時間常數 1)：

以不產生機械振動為前提減少速度迴路積分時間常數，縮短整定時間。

步驟 5：最後，慢慢微調速度迴路增益、上位控制器的位置迴路增益以及速度迴路積分時間常數，調整系統運作到最佳響應。

位置控制模式手動增益調整

步驟 1：請依照 **5-5-1**(自動增益調整)設定剛性等級並得到正確的負載慣量比。

步驟 2：將 **Pn310**(位置迴路增益 1)設定成比自動增益所調整後的值低，將 **Sn212**(速度迴路積分時間常數 1)設定相對高值。

步驟 3：手動調整 **Sn211**(速度迴路增益 1)：

增大速度迴路增益到不會產生振動或噪音為止。

步驟 4：手動調整 **Pn310**(位置迴路增益 1)：

再將速度迴路增益些微調小，增大位置迴路增益到不會產生振動或噪音為止。

步驟 5：手動調整 **Sn212**(速度迴路積分時間常數 1)：

以不產生機械振動為前提減少速度迴路積分時間常數，縮短整定時間。

步驟 6：最後，慢慢微調速度迴路增益、位置迴路增益以及速度迴路積分時間常數，調整系統運作到最佳響應。

5-5-3 改善響應特性

本伺服器提供增益切換機能和位置迴路前饋增益來改善系統響應特性。注意！此兩種機能必須正確使用才能改善響應特性，否則會使響應變差。說明如下：

增益切換機能

本裝置的增益切換機能分成速度迴路增益 PI/P 切換以及兩段增益切換兩種，此機能之用途如下：

- (1) 在速度控制時，抑制加減速過衝現象。
- (2) 在位置控制時，抑制定位造成的震盪幅度，縮短整定時間。
- (3) 可以減低使用伺服鎖定(Servo Lock)機能而造成之刺耳噪音。

詳細說明請參閱 **5-3-11**。

位置迴路前饋增益

使用位置迴路前饋增益可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度。如果位置迴路增益夠大的話，此機能的成效不大，因此適用於位置迴路增益調不高卻想要提升響應速度的系統。

調整步驟如下：

步驟 1：根據 **5-5-1~5-5-2** 所述步驟調整速度以及位置迴路。

步驟 2：慢慢增大 **Pn312**(位置迴路前饋增益)，同時觀察輸出接點 **INP**(定位完成信號)使之快速輸出，縮短整定時間。注意位置迴路前饋增益不可過高，過高的前饋增益會造成速度過衝以及輸出接點 **INP**(定位完成信號)反覆開啓與關閉。

5-6 其他機能

5-6-1 輸入/輸出接點機能規劃

本裝置有 6 個數位輸入接點機能 and 3 個數位輸出接點機能是可規劃的，說明如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★ Hn601.0 Hn601.1 	DI-1 接腳機能		01	X	01 1F (十六進制)	T S Pe Pi	
	設定	說明					
		代號					接點動作機能
	00	Null					無功能設定
	01	SON					伺服啟動
	02	ALRS					異常警報清除
	03	PCNT					PI/P 切換
	04	CCWL					CCW 方向驅動禁止
	05	CWL					CW 方向驅動禁止
	06	TLMT					外部轉矩限制
	07	CLR					脈波誤差量清除
	08	LOK					伺服鎖定
	09	EMC					緊急停止
	0A	SPD1					內部速度命令選擇 1
	0B	SPD2					內部速度命令選擇 2
	0C	MDC					控制模式切換
	0D	INH					位置命令禁止
	0E	SPDINV					速度命令反向
	0F	G-SEL					增益切換
	10	GN1					電子齒輪比分子選擇 1
	11	GN2					電子齒輪比分子選擇 2
	12	PTRG					內部位置命令觸發
	13	PHOLD					內部位置命令暫停
	14	SHOME					開始回到原點
15	ORG	外部參考原點					
16	POS1	內部位置命令選擇 1					
17	POS2	內部位置命令選擇 2					
18	POS3	內部位置命令選擇 3					
19	POS4	內部位置命令選擇 4					
1A	TRQINV	轉矩命令反向					
1B	RS1	轉矩命令正向選擇					
1C	RS2	轉矩命令反向選擇					
1D	保留						
1E	POS5	內部位置命令選擇 5(刀庫刀號選擇 5)					
1F	保留						
★ Hn601.2 	DI-1 接腳機能動作電位		0	X	0 1		
	設定	說明					
	0	當接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)時，機能動作。					
1	當接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)時，機能動作。						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Hn602	DI-2 接腳機能規劃	002	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn603	DI-3 接腳機能規劃	003	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn604	DI-4 接腳機能規劃	008	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn605	DI-5 接腳機能規劃	00A	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn606	DI-6 接腳機能規劃	006	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn607	DI-7 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn608	DI-8 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn609	DI-9 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn610	DI-10 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn611	DI-11 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				
★ Hn612	DI-12 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL
	設定方式請參考 Hn601 說明				

★必須重開電源，設定值才有效。

注意！DI-1~DI-12接腳機能可以重覆，但是重複機能的接腳動作電位必須相同，否則會產生AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★ Hn613.0 Hn613.1 	DO-1 接腳機能		01	X	01 11 (十六進制)	ALL	
	設定	說明					
		代號					接點動作機能
	01	RDY					伺服準備完成
	02	ALM					伺服異常
	03	ZS					零速度信號
	04	BI					機械剎車信號
	05	INS					速度到達信號
	06	INP					定位完成信號
	07	HOME					原點復歸完成信號
	08	INT					轉矩到達信號
	09~0E 保留						
	0F	OL					馬達過負載信號
	10	BAT					絕對值編碼器電池異常信號
11	LIM	CWL/CCWL 驅動禁止信號					

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Hn613.2 	DO-1 接腳機能動作電位		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	當機能動作時，接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)。				
1	當機能動作時，接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)。					
★ Hn614	DO-2 接腳機能規劃		002	X	001 111	ALL
	設定方式請參考 Hn613 說明					
★ Hn615	DO-3 接腳機能規劃		007	X	001 111	ALL
	設定方式請參考 Hn613 說明					
★ Hn616	保留		--	--	--	--

★必須重開電源，設定值才有效。

注意！DO-1~DO-3 接腳機能不可以重覆，否則會產生 AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

5-6-2 控制模式切換

使用者可以使用輸入接點 MDC 來切換 Cn001 所設定的控制模式，設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★● Cn001	控制模式選擇		2	X	0 A	ALL	
	設定	說明					
		輸入接點 MDC 不動作					輸入接點 MDC 動作
	3	外部位置控制(外部脈波命令)					速度控制
	4	速度控制					轉矩控制
	5	外部位置控制(外部脈波命令)					轉矩控制
	7	內部位置控制(內部位置命令)					速度控制
	8	內部位置控制(內部位置命令)					轉矩控制
A	內部位置控制	外部位置控制					

★必須重開電源，設定值才有效。

●此參數不受 Cn029 出廠重置。

註) 輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-6-3 接點輔助機能

使用者可以針對輸入接點 **SON**、**CCWL** 和 **CWL** 來選擇是否啟動對應機能，設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Cn002.0 	接點輔助機能—輸入接點 SON 機能選擇		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	由輸入接點 SON 控制伺服啟動。				
1	不使用輸入接點 SON 控制伺服啟動，電源開啓馬上啟動伺服。					
★ Cn002.1 	接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇		1	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	由輸入接點 CCWL 和 CWL 控制 CCW 和 CW 驅動禁止。				
1	不使用輸入接點 CCWL 和 CWL 控制 CCW 和 CW 驅動禁止，忽略 CCW 和 CW 驅動禁止機能。					

★必須重開電源，設定值才有效。

5-6-4 剎車模式

使用者可以自行設定當發生伺服關閉(Servo off)、緊急停止(EMC)、CCW/CW 驅動禁止時的剎車組合，設定如下：

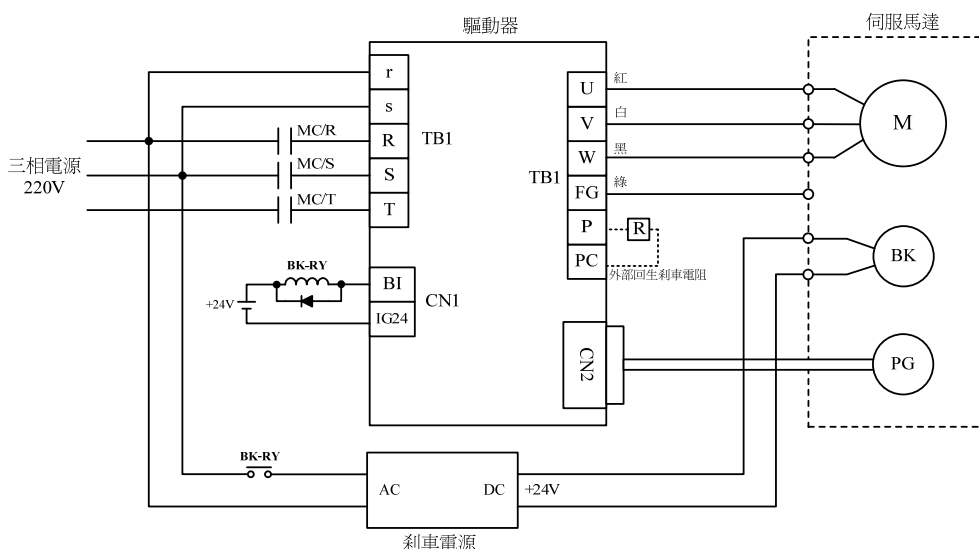
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	
Cn008	剎車模式		0	X	0 1	ALL	
	伺服關閉(Servo off)、緊急停止(EMC)、CCW/CW 驅動禁止時的剎車組合。						
	設定	說明					
		動態剎車					機械剎車
	0	沒有					沒有
	1	沒有					有
	2	保留					
3	保留						

注意！當 CCW/CW 發生驅動禁止時，是否使用動態剎車的設定 Cn009 優先權高於 Cn008，也就是假設 Cn008 設定為 0 或 1(沒有動態剎車)而 Cn009 設定為 1(有動態剎車)，最後還是會使用動態剎車。

5-6-5 機械剎車時序

當伺服系統為垂直負載時，為了防止負載在電源關閉時因重力而產生位移，一般會使用附有機械剎車的伺服馬達，本裝置提供輸出接點 **BI** 來控制機械剎車是否動作，再配合 **Cn003**(機械剎車信號輸出時間)來控制機械剎車時序，說明如下：

接線圖



機械剎車時序

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn003	機械剎車信號輸出時間	0	msec	-2000 2000	ALL
	註)使用此機能前，須先規劃一機械剎車信號(BI)輸出接腳；而時序圖中，輸入/輸出接點狀態 1 代表接點動作，0 代表接點不動作；接點高/低電位設定方式，請參閱 5-6-1 來設定。				

注意！當伺服系統為垂直負載時，請設定 **Cn003** 為正值。

(1) Cn003(機械剎車信號輸出時間)為正值：

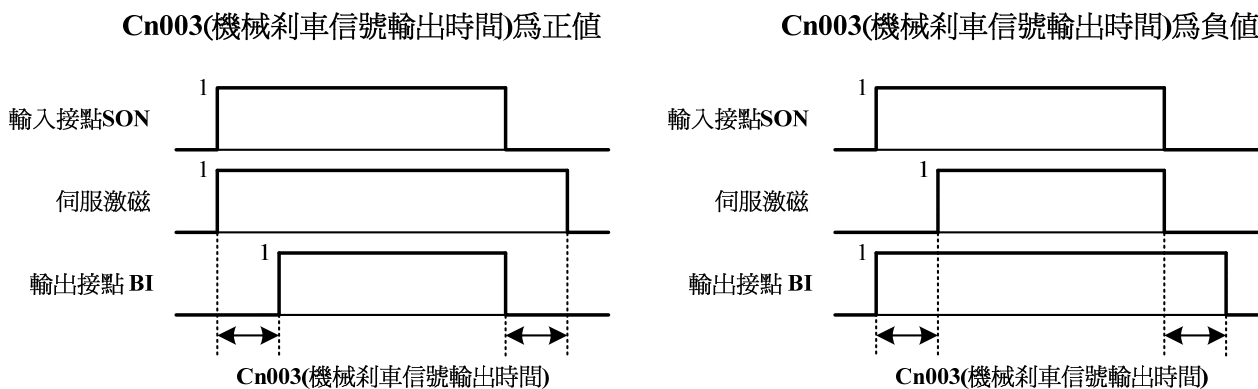
當輸入接點 **SON** 動作時，馬上伺服激磁，等超過 **Cn003** 設定的時間後，輸出接點 **BI** 才動作(解除機械剎車)；

當輸入接點 **SON** 不動作時，輸出接點 **BI** 也不動作(啓動機械剎車)，等超過 **Cn003** 設定的時間後才解除伺服激磁。

(2) Cn003(機械剎車信號輸出時間)為負值：

當輸入接點 **SON** 動作時，輸出接點 **BI** 馬上動作(解除機械剎車)，等超過 **Cn003** 設定的時間後才伺服激磁；

當輸入接點 **SON** 不動作時，馬上解除伺服激磁，等超過 **Cn003** 設定的時間後，輸出接點 **BI** 才不動作(啓動機械剎車)。



註) 使用此機能前，須先規劃一機械剎車信號(BI)輸出接腳；而時序圖中，輸入/輸出接點狀態 1 代表接點動作，0 代表接點不動作；接點高/低電位設定方式，請參閱 5-6-1 來設定。

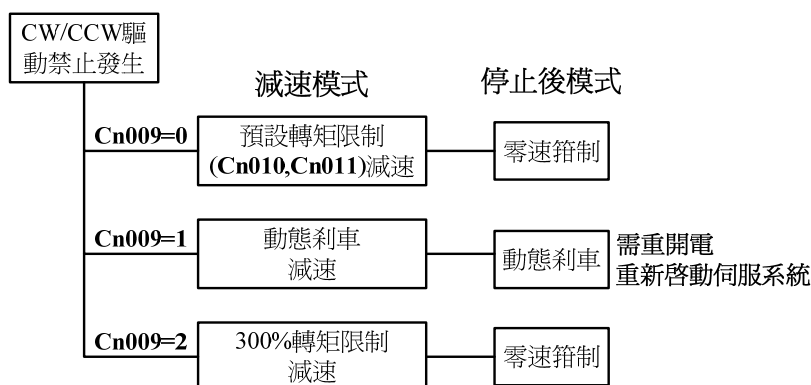
5-6-6 CW/CCW 驅動禁止方式

當發生 CW/CCW 驅動禁止時，馬達減速停止方式設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Cn009	CW/CCW 驅動禁止方式		0	X	只能按出 0 和 2	ALL
	設定	說明				
	0	使用預設轉矩限制(Cn010、Cn011)減速，停止後為零速箝制狀態。				
	1	使用動態剎車減速，停止後為動態剎車狀態(優先權高於 Cn008)，需重開電以啟動伺服系統。				
2	使用±300%轉矩限制減速，停止後為零速箝制狀態。					

★必須重開電源，設定值才有效。

注意！當 CCW/CW 發生驅動禁止時，是否使用動態剎車的設定 Cn009 優先權高於 Cn008，也就是假設 Cn008 設定為 0 或 1(沒有動態剎車)而 Cn009 設定為 1(有動態剎車)，最後還是會使用動態剎車。



5-6-7 外部回生電阻的選用

當伺服馬達運轉在發電機模式時，電能會由馬達流向驅動器，稱為回生電力。以下使用情況，會使伺服馬達運轉在發電機(回生)模式：

- (1) 伺服馬達在加減速運轉時，由減速到停止期間。
- (2) 應用於垂直負載時。
- (3) 由負載端驅動伺服馬達運轉時。

此回生電力會由驅動器的主回路濾波電容吸收，但是回生電力過多時，濾波電容無法承受時，必須使用回生電阻來消耗多餘的回生電能。本裝置內建回生電阻規格如下：

驅動器機種	內建回生電阻規格		內建回生電阻可消耗的回生電力(W) (平均值)	最小容許電阻值 (Ω)
	電阻值(Ω)	功率(W)		
JSDEP-10	25	60	24	25
JSDEP-15	25	60	24	25
JSDEP-20	25	60	24	25
JSDEP-30	25	60	24	25
JSDEP-50	20	150	60	15
JSDEP-75	12.5	150	60	10

注意！可消耗的回生電力(平均值)為內建回生電阻額定功率的 40%。

本裝置所內建的回生電阻足以消耗一般的加減速運轉或是垂直負載所產生的回生電力，但是在負載端驅動伺服馬達運轉的場合，使用者必須自行外加回生電阻，否則本裝置無法正常運作。安裝外部回生電阻時，請確認其電阻值與本裝置之內建電阻值相同。如果是利用多個小功率之回生電阻並聯，以增加回生電阻功率(W)時，請確定整體電阻值必須大於上表中所列的最小容許值。

外部回生電阻功率設定

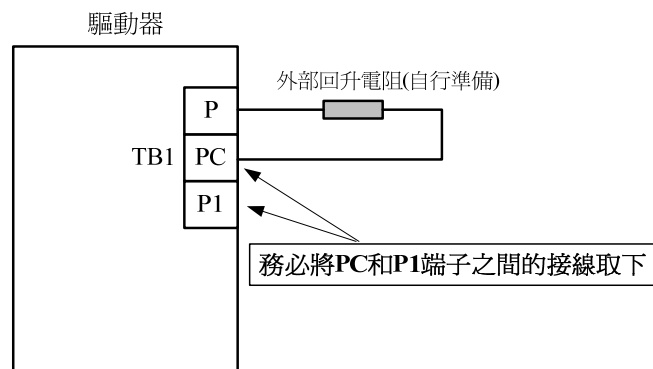
使用外部回生電阻時，必須正確在 **Cn012** 設定所選用回生電阻的功率。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn012	外部回生電阻功率設定	0	W	0 10000	ALL
	請依照 5-6-7 來選擇外部回生電阻並將所選擇的外部電阻功率值正確設定在 Cn012 。 註)此參數於各驅動器機種有不同預設值。				

外部回生電阻接線

使用者必須自行準備回生電阻，安裝時務必拆掉 **TB1** 端子的 **PC** 接點和 **P1** 接點之間接線，然後在 **P1** 接點和 **PC** 接點之間串接回生電阻，基於安全考量，建議使用附有熱敏開關的電阻。

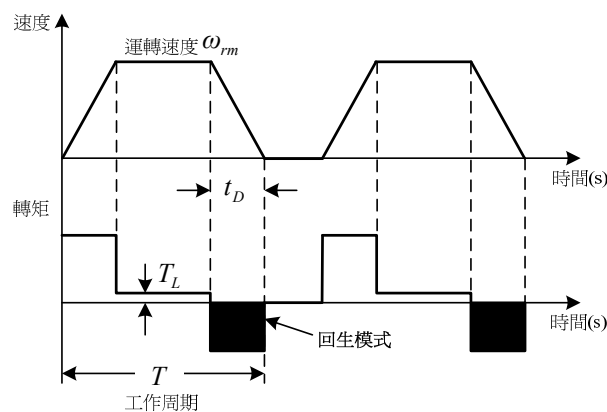
接線示意圖如下：



由於回生電阻在消耗回生電力時，會產生 100°C 以上高溫，請務必小心冷卻，在連接回生電阻的電線請使用耐熱不易燃的線材，並確認回生電阻沒有碰觸任何物品。

計算外部回生電阻所需功率

請以下面說明計算出外部回生電阻所需功率：(忽略馬達線圈阻抗及電力電路消耗的電能)



步驟	項目	公式	符號說明
1	求出伺服系統之轉動電能。	$E_M = J_T \omega_{rm}^2 / 182$	E_M : 伺服系統之轉動電能(J) J_T : 轉換到馬達負載端總慣量($kg \cdot m^2$) ω_{rm} : 馬達轉動速度(rpm)
2	求出減速期間負載所消耗電能。	$E_L = (\pi / 60) \omega_{rm} T_L t_D$	E_L : 減速期間負載所消耗電能(J) T_L : 負載轉矩(Nm) t_D : 從減速到停止的時間(s)
3	查出主電容可吸收電能。	E_C 查上表	E_C : 主電容可吸收電能(J)
4	求出回生電阻需要消耗的電能。	$E_R = E_M - (E_L + E_C)$	E_R : 回生電阻需要消耗的電能(J)
5	求出回生電阻所需功率。	$P_R = (E_R / T) / 0.4$	P_R : 回生電阻所需功率(W) T : 伺服系統運轉周期(s)

註 1) 求出 P_R 的公式中的 0.4 代表回生電阻負載使用率為 40%。

註 2) 如果無法求出 E_L ，請令 $E_L = 0$ 繼續計算。

假使伺服系統持續使用在回生模式下，也就是馬達輸出轉矩與運轉方向相反時，負載能量會大量回灌到驅動器，在此場合下請在上述計算步驟 4 之前加入下列項目，以求出外部回生電阻所需功率：

項目	公式	符號說明
求出連續回生模式期間伺服系統之轉動電能	$E_G = (\pi / 60) \omega_{rm,G} T_G t_G$	E_G : 回生模式期間伺服系統之轉動電能(J) $\omega_{rm,G}$: 回生模式期間馬達轉動速度(rpm) T_G : 回生模式期間負載轉矩(Nm) t_G : 回生模式的時間(s)

步驟 4 的公式變成： $E_R = E_M - (E_L + E_C) + E_G$ 。

5-6-8 風扇運轉設定

使用者可以依照需求設定風扇運轉狀態，設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn031.0	風扇運轉設定(只適用於具有風扇機種)		0	X	0 3	ALL
	設定	說明				
	0	感溫自動運轉				
	1	伺服啟動時運轉				
	2	持續運轉				
3	停止運轉					

5-6-9 低電壓保護自動復歸選擇

使用者可依需求設定低電壓保護自動復歸機能，設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn031.1	低電壓保護(AL-01)自動復歸選擇		0	X	0 1	ALL
	此參數可設定低電壓保護(AL-01)復歸方式					
	設定	說明				
	0	SON 狀態顯示 run 時，當偵測到低電壓，立即顯示 AL-01 低電壓異常警報；當異常排除後，須在 Soff 狀態下才可復歸。				
1	SON 狀態顯示 run 時，當偵測到低電壓，立即顯示 BB 狀態；當異常排除後，自動復歸為 SON 狀態，並顯示 run。					

5-6-10 參數重置

使用此功能可以使所有參數回復成出廠預設值，當設定為 **1** 時，必須重開電源使參數重置設定如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★ Cn029	參數重置		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	不作用				
1	所有參數回復成出廠預設值					

★必須重開電源，設定值才有效。

第六章 參數機能

6-1 參數群組說明

本裝置的參數分成十大類，定義如下：

代號	說明
Un-xx	狀態顯示參數
dn-xx	診斷參數
AL-xx	異常警報履歷參數
Cn-xx	系統參數
Tn1xx	轉矩控制參數
Sn2xx	速度控制參數
Pn3xx	位置控制參數
Pn4xx	點對點位置控制參數
qn5xx	快捷參數
Hn6xx	多機能接點規劃參數

註) xx代表此參數群組的項次。

適用控制模式代號，說明如下：

代號	適用控制模式
ALL	各種控制
Pi	位置控制(內部位置命令)
Pe	位置控制(外部脈波命令)
Pt	刀塔控制
S	速度控制
T	轉矩控制

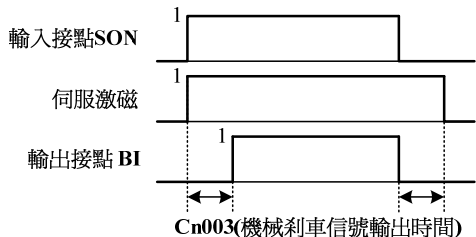
參數設定生效符號，說明如下：

符號	生效方式
★	須重開電源，設定值才有效。
◆	不須按Enter鍵，更改設定值後即時生效。
●	此參數不受Cn029出廠重置。

6-2 參數機能表

系統參數

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
							RS232	RS485
★● Cn001	控制模式選擇		2	X	0 A	ALL	510H	0001H
	設定	說明						
	0	轉矩控制						
	1	速度控制						
	2	外部位置控制(外部脈波命令)						
	3	外部位置/速度控制切換						
	4	速度/轉矩控制切換						
	5	外部位置/轉矩控制切換						
	6	內部位置控制(內部位置命令)						
	7	內部位置/速度控制切換						
	8	內部位置/轉矩控制切換						
	9	保留						
A	內部/外部位置切換							
★ Cn002.0 	接點輔助機能—輸入接點 SON 機能選擇		0	X	0 1	ALL	51DH	0002H
	設定	說明						
	0	由輸入接點 SON 控制伺服啟動。						
1	不使用輸入接點 SON 控制伺服啟動，電源開啓馬上啟動伺服。							
★ Cn002.1 	接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇		1	X	0 1	ALL	51DH	0002H
	設定	說明						
	0	由輸入接點 CCWL 和 CWL 控制 CCW 和 CW 驅動禁止。						
1	不使用輸入接點 CCWL 和 CWL 控制 CCW 和 CW 驅動禁止，忽略 CCW 和 CW 驅動禁止機能。							
★ Cn002.2 	自動增益調整設定		0	X	0 1	Pi Pe S	51DH	0002H
	設定	說明						
	0	不使用自動增益調整機能						
1	持續使用自動增益調整機能							
★ Cn002.3 	EMC 復歸模式選擇		0	X	0 1	ALL	51DH	0002H
	設定	說明						
	0	EMC 狀態解除後，僅可於 Servo Off 狀態(SON 接點開路)下，以 ALRS 信號解除 AL-09 顯示。 註 於 Servo On 狀態(SON 接點短路)下無法清除。						
1	EMC 狀態解除後，無論於 Servo On 或 Servo off 狀態下，皆可自動復歸解除 AL-09 顯示。 ! 注意：於 Servo On 狀態下，在警報清除回復正常動作前，須確認控制器是否仍發出命令至驅動器，以避免造成馬達暴衝現象!							

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址																		
						RS232	RS485																	
Cn003	機械剎車信號輸出時間 時序圖如下： Cn003(機械剎車信號輸出時間)為正值  Cn003(機械剎車信號輸出時間)為負值 	0	msec	-2000 2000	ALL	511H	0003H																	
	註)使用此機能前，須先規劃一機械剎車信號(BI)輸出接腳；而時序圖中，輸入/輸出接點狀態 1 代表接點動作，0 代表接點不動作。																							
Cn004	馬達旋轉方向定義(從馬達負載端看)  當轉矩或是速度命令為正值時，從馬達負載端看的旋轉方向設定如下：	0	X	0 3	S T	512H	0004H																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設定</th> <th colspan="2">說明</th> </tr> <tr> <th>轉矩控制</th> <th>速度控制</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>逆時針方向旋轉(CCW)</td> <td>逆時針方向旋轉(CCW)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>順時針方向旋轉(CW)</td> <td>逆時針方向旋轉(CCW)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>逆時針方向旋轉(CCW)</td> <td>順時針方向旋轉(CW)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>順時針方向旋轉(CW)</td> <td>順時針方向旋轉(CW)</td> </tr> </tbody> </table>							設定	說明		轉矩控制	速度控制	0	逆時針方向旋轉(CCW)	逆時針方向旋轉(CCW)	1	順時針方向旋轉(CW)	逆時針方向旋轉(CCW)	2	逆時針方向旋轉(CCW)	順時針方向旋轉(CW)	3	順時針方向旋轉(CW)	順時針方向旋轉(CW)
	設定								說明															
								轉矩控制	速度控制															
	0							逆時針方向旋轉(CCW)	逆時針方向旋轉(CCW)															
1	順時針方向旋轉(CW)	逆時針方向旋轉(CCW)																						
2	逆時針方向旋轉(CCW)	順時針方向旋轉(CW)																						
3	順時針方向旋轉(CW)	順時針方向旋轉(CW)																						
★ Cn005	編碼器信號分周輸出 分周處理表示將馬達的編碼器旋轉一轉所出現的脈波信號個數轉換成 Cn005 預設的脈波信號個數。 例：馬達編碼器為一轉 2000pulse 輸出，若是想獲得 1000pulse 的分周輸出，請直接設定 Cn005=1000 即可。	2500	pulse	1 編碼器一轉脈波數 (最大 8192)	ALL	513H	0005H																	
		8192																						
Cn006.0	保留	—	—	—	—	—	—																	
Cn006.1	保留	—	—	—	—	—	—																	
Cn007	速度到達判定值 當正轉或是反轉速度超過 Cn007(速度到達判定值)所設定的速度時，輸出接點 INS 動作。	額定轉速 x 1/3	rpm	0 4500	S T	515H	0007H																	

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
							RS232	RS485	
Cn008	剎車模式		0	X	0 1	ALL	516H	0008H	
	伺服關閉(Servo off)、緊急停止(EMC)、CCW/CW 驅動禁止時的剎車組合。								
	設定	說明							
		動態剎車							機械剎車
	0	沒有							沒有
	1	沒有							有
2	保留	保留							
3	保留	保留							
★ Cn009	CW/CCW 驅動禁止方式		0	X	只能按出 0 和 2	ALL	517H	0009H	
	設定	說明							
	0	使用預設轉矩限制(Cn010、Cn011)減速，停止後為零速箝制狀態。							
	1	使用動態剎減速，停止後為動態剎車狀態(優先權高於Cn008)，需重開電以啟動伺服系統。							
2	使用±300%轉矩限制減速，停止後為零速箝制狀態。								
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值		300 / 200	%	0 300	ALL	518H	000AH	
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010=200。 註)參數 Cn010/Cn011 於各驅動器機種有不同預設值。								
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值		-300 / -200	%	-300 0	ALL	519H	000BH	
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011=-200。								
Cn012	外部回生電阻功率設定		0	W	0 10000	ALL	51AH	000CH	
	請將所選擇的外部電阻功率值正確設定在 Cn012。 註)此參數於各驅動器機種有不同預設值。								
Cn013	共振抑制濾波器頻率		0	Hz	0 1000	Pi Pe S	C40H	000DH	
	若想要消除共振等而引起振動或噪音時，請在 Cn013 輸入發生振動時的頻率。								
Cn014	共振抑制濾波器品質因數		7	X	1 100	Pi Pe S	C41H	000EH	
	用來調整欲抑制之頻率範圍，Cn014 值越小則抑制之頻率範圍越廣，使用者可依實際情況調整。								
Cn015.0 	PI/P 模式的切換判斷種類選擇		4	X	0 4	Pi Pe S	C07H	000FH	
	設定	說明							
	0	判斷轉矩命令是否大於 Cn016							
	1	判斷速度命令是否大於 Cn017							
	2	判斷加速度命令是否大於 Cn018							
	3	判斷位置誤差量是否大於 Cn019							
4	利用輸入接點 PCNT 來切換								
Cn015.1 	兩段增益模式的切換判斷種類選擇		4	X	0 4	Pi Pe S	C07H	000FH	
	設定	說明							
	0	判斷轉矩命令是否大於 Cn021							
	1	判斷速度命令是否大於 Cn022							
	2	判斷加速度命令是否大於 Cn023							
	3	判斷位置誤差量是否大於 Cn024							
4	利用輸入接點 G-SEL 來切換								

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
							RS232	RS485
Cn015.3 	增益比例切換		0	X	0 1	ALL	C07H	000FH
	設定	說明						
	0	JSDEP 新增益比例						
	1	JSDEP 舊增益比例						
Cn016	PI/P 模式的切換條件(轉矩命令)		200	%	0 399	Pi Pe S	C4BH	0010H
	先設定 Cn015.0=0，當轉矩命令小於 Cn016 切換條件時，為 PI 控制；當轉矩命令大於 Cn016 切換條件時，則切換成只有 P 控制。							
Cn017	PI/P 模式的切換條件(速度命令)		0	rpm	0 4500	Pi Pe S	C4CH	0011H
	先設定 Cn015.0=1，當速度命令小於 Cn017 切換條件時，為 PI 控制；當速度命令大於 Cn017 切換條件時，則切換成只有 P 控制。							
Cn018	PI/P 模式的切換條件(加速度命令)		0	rps/s	0 18750	Pi Pe S	C4DH	0012H
	先設定 Cn015.0=2，當加速度命令小於 Cn018 切換條件時，為 PI 控制；當加速度命令大於 Cn018 切換條件時，則切換成只有 P 控制。							
Cn019	PI/P 模式的切換條件(位置誤差量)		0	pulse	0 50000	Pi Pe S	C4EH	0013H
	先設定 Cn015.0=3，當位置誤差量小於 Cn019 切換條件時，為 PI 控制；當位置誤差量大於 Cn019 切換條件時，則切換成只有 P 控制。							
Cn020	兩段增益模式的切換延遲時間		0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S	53CH	0014H
	使用兩段增益模式時，可設定從第二段增益切換到第一段增益的延遲時間。							
Cn021	兩段增益模式的切換條件(轉矩命令)		200	%	0 399	Pi Pe S	53DH	0015H
	先設定 Cn015.1=0，當轉矩命令小於 Cn021 切換條件時，使用第一段增益控制；當轉矩命令大於 Cn021 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若轉矩命令再次小於 Cn021 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。							
Cn022	兩段增益模式的切換條件(速度命令)		0	rpm	0 4500	Pi Pe S	53EH	0016H
	先設定 Cn015.1=1，當速度命令小於 Cn022 切換條件時，使用第一段增益控制；當速度命令大於 Cn022 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若速度命令再次小於 Cn022 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。							
Cn023	兩段增益模式的切換條件(加速度命令)		0	rps/s	0 18750	Pi Pe S	53FH	0017H
	先設定 Cn015.1=2，當加速度命令小於 Cn023 切換條件時，使用第一段增益控制；當加速度命令大於 Cn023 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若加速度命令再次小於 Cn023 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。							
Cn024	兩段增益模式的切換條件(位置誤差量)		0	pulse	0 50000	Pi Pe S	540H	0018H
	先設定 Cn015.1=3，當位置誤差量小於 Cn024 切換條件時，使用第一段增益控制；當位置誤差量大於 Cn024 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若位置誤差量再次小於 Cn024 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。							

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
								RS232	RS485	
Cn025	負載慣量比			10	x0.1	0 1000	Pi Pe S	5FBH	0019H	
	$\text{負載慣量比} = \frac{\text{轉換到馬達軸的負載慣量}(J_L)}{\text{伺服馬達轉子慣量}(J_M)} \times 100\%$									
Cn026 	剛性設定			4	X	1 A	Pi Pe S	C32H	001AH	
	使用自動增益調整機能時，應先依照應用場合所需增益設定剛性等級，各種應用場合所對應的剛性設定範圍如下表所示。									
	設定	說明								
		位置迴路增益 Pn310 [1/s]	速度迴路增益 Sn211 [Hz]							速度迴路積分時間 常數 Sn212 [x0.2msec]
	1	15	15							300
	2	20	20							225
	3	30	30							150
	4	40	40							100
	5	60	60							75
	6	85	85							50
	7	120	120							40
8	160	160	30							
9	200	200	25							
A	250	250	20							
Cn027	保留			-	-	-	-	-	-	
Cn028	保留			-	-	-	-	-	-	
★ Cn029	參數重置			0	X	0 1	ALL	5FDH	001DH	
	設定	說明								
	0	不作用								
1	所有參數回復成出廠預設值									
★● Cn030 	系列化機種設定 此參數設定值相同於 dn-08 顯示值，詳細設定方式，請參閱 3-2-2 dn-08 驅動器和馬達匹配表。 ！注意：機械開始運轉前，務必確認此參數設定值為正確的驅動器和馬達組合！若與實際組合不相同，請重新設定或與當地經銷商連繫！			出廠 設定	X	X	ALL	50BH	001EH	
Cn031.0 	風扇運轉設定(只適用於具有風扇機種)			0	X	0 3	ALL	50EH	001FH	
	設定	說明								
	0	感溫自動運轉								
	1	伺服啟動時運轉								
	2	持續運轉								
3	停止運轉									
Cn031.1 	低電壓保護(AL-01)自動復歸選擇			0	X	0 1	ALL	50EH	001FH	
	此參數可設定低電壓保護(AL-01)復歸方式									
	設定	說明								
0	SON 狀態顯示 run 時，當偵測到低電壓，立即顯示 AL-01 低電壓異常警報；當異常排除後，須在 Soff 狀態下才可復歸。									
1	SON 狀態顯示 run 時，當偵測到低電壓，立即顯示 BB 狀態；當異常排除後，自動復歸為 SON 狀態，並顯示 run。									
Cn031.2	保留			-	-	-	-	-	-	

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
						RS232	RS485	
Cn032	速度回授平滑濾波器	500	Hz	0 2500	Pe Pi S	546H	0020H	
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。							
Cn033	速度前饋平滑濾波器	500	Hz	0 1000	Pe Pi	51EH	0021H	
	將速度前饋命令平滑處理。							
Cn034	轉矩命令平滑濾波器 當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。	500	Hz	0 5000	ALL	C17H	0022H	
Cn035	面板狀態顯示內容選擇 此參數可設定送電後之面板狀態顯示內容，如下表所示：	0	X	0 31	ALL	541H	0023H	
	設定							說明
	0							顯示位元資料及狀態代碼，請參閱 3-1
1 31	顯示 Un-01 ~ Un-31 狀態顯示參數內容，請參閱頁 6-44 至 6-45。 例：設定 Cn035=1 時，送電後面板即顯示實際馬達速度(Un-01 內容)。							
★ Cn036	局號設定 使用 Modbus 通訊介面時，每一組驅動器需預先於此參數設定不同的局號；若重複設定局號，將導致無法正常通訊。	1	X	0 254	ALL	51BH	0024H	
★ Cn037.0 	Modbus RS-485 通訊傳輸率	1	bps	0 5	ALL	544H	0025H	
	設定							說明
	0							4800
	1							9600
	2							19200
	3							38400
4	57600							
5	115200							
★ Cn037.1 	PC Software RS-232 通訊傳輸率	1	bps	0 3	ALL	544H	0025H	
	設定							說明
	0							4800
	1							9600
	2							19200
3	38400							
★ Cn037.2 	RS-485 通訊寫入選擇 此參數可設定 RS-485 通訊寫入 EEPROM 或 SRAM	0	X	0 1	ALL	544H	0025H	
	設定							說明
	0							RS-485 通訊寫入 EEPROM
1	RS-485 通訊寫入 SRAM							
★ Cn037.3 	RS232 通訊讀寫 EEPROM 選擇	0	X	0 1	ALL	544H	0025H	
	設定							說明
	0							JSDEP 命令位址(E8~EC)
1	JSDEP 命令位址(70~74) *設定 1 時, Pn407~Pn410 禁止使用							

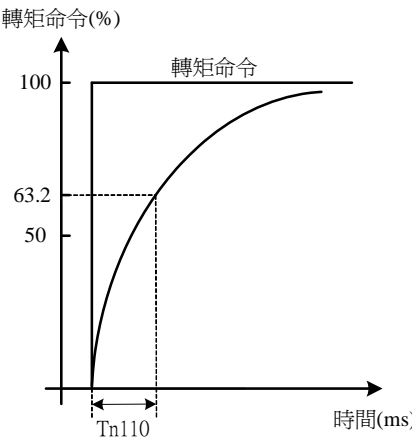
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
★ Cn038	通訊協定	0	X	0 8	ALL	545H	0026H
	設定 說明						
	0 7, N, 2 (Modbus , ASCII)						
	1 7, E, 1 (Modbus , ASCII)						
	2 7, O, 1 (Modbus , ASCII)						
	3 8, N, 2 (Modbus , ASCII)						
	4 8, E, 1 (Modbus , ASCII)						
	5 8, O, 1 (Modbus , ASCII)						
	6 8, N, 2 (Modbus , RTU)						
7 8, E, 1 (Modbus , RTU)							
8 8, O, 1 (Modbus , RTU)							
★ Cn039	通訊逾時設定 若設定值大於 0 時，立即開啓通訊逾時功能，必須在設定的時間內進行通訊，否則將會出現通訊錯誤； 若設定值為 0 時，則表示關閉此功能。	0	sec	0 20	ALL	567H	0027H
★ Cn040	通訊回覆延遲時間 延遲驅動器回覆上位控制單元之通訊時間。	0	0.5 msec	0 255	ALL	5EDH	0028H
Cn041 ~Cn047	保留	--	--	--	--	--	--
Cn048	兩段增益模式的切換延遲時間 使用兩段增益模式時，可設定從第一段增益切換到第二段增益的延遲時間。	0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S	C7AH	0030H
Cn049	兩段增益模式的切換時間 使用兩段增益模式時，可設定從第一段增益切換到第二段增益的轉換時間。	0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S	C7BH	0031H
Cn050	兩段增益模式的切換時間 使用兩段增益模式時，可設定從第二段增益切換到第一段增益的轉換時間。	0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S	C7CH	0032H
Cn051	低電壓保護準位 驅動器輸入電源電壓小於 Cn051 時延遲 Cn052 設定時間後觸發低電壓保護警報。	190	Volt	170 190	ALL	5F0H	0033H
Cn052	低電壓保護警報延遲時間 驅動器輸入電源電壓小於 Cn051 時延遲 Cn052 設定時間後觸發低電壓保護警報。	0	x250 msec	0 100	ALL	C8BH	0034H
Cn053	電流偏移量自動校正(僅在 servo off 下可使用) 設定 說明 1 設定為 1 後驅動器執行電流偏移量校正，並在完成校正後自動將設定清除為 0。	0	x	0 1	ALL	C91H	0035H
Cn054	驅動器警告設定 Cn054 為 16 位元參數，其各位元分別代表各個警報，將警報相對應的位元設定為 1 即為警告模式，當警報發生時驅動器先提出警告，持續運行 Cn055 設定之時間後觸發警報。 例：欲將低電壓及過速度警報設為警告，且在警告 1 秒後觸發警報，需將 Cn054 設定為 0801H，其各位元設定狀態分別為 0000100000000001，再將 Cn055 設定為 100 即可。	0000	x	0000 FFFF	ALL	C8DH	0036H

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Cn055	驅動器警告延遲觸發警報時間	0	x10 msec	0 300	ALL	C8EH	0037H
	Cn054 為 16 位元參數，其各位元分別代表各個警報，將警報相對應的位元設定為 1 即為警告模式，當警報發生時驅動器先提出警告，持續運行 Cn055 設定之時間後觸發警報。 例：欲將低電壓及過速度警報設為警告，且在警告 1 秒後觸發警報，需將 Cn054 設定為 0801H，其各位元設定狀態分別為 0000100000000001，再將 Cn055 設定為 100 即可。						

轉矩控制參數

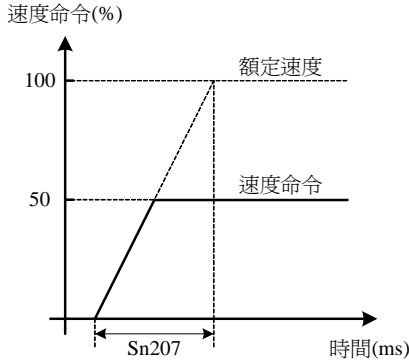
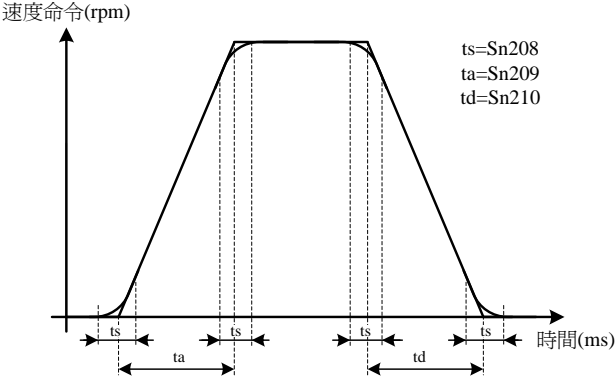
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址			
						RS232	RS485		
★ Tn101	轉矩命令加減速方式		0	X	0 2	T	C8CH	0101H	
	設定	說明							
	0	不使用轉矩命令直線加減速機能							
	1	使用轉矩命令直線加減速機能							
★ Tn102	轉矩命令直線加減速常數		1	msec	1 50000	T	523H	0102H	
	轉矩命令直線加減速常數的定義為轉矩命令由零直線上升到額定轉矩的時間。								
Tn103	類比轉矩命令比例器		300	% /10V	0 600	T	521H	0103H	
	用來調整電壓命令相對於轉矩命令的斜率。								
Tn104	類比轉矩命令偏移調整		0	mV	-10000 10000	T	522H	0104H	
	當類比轉矩命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。								

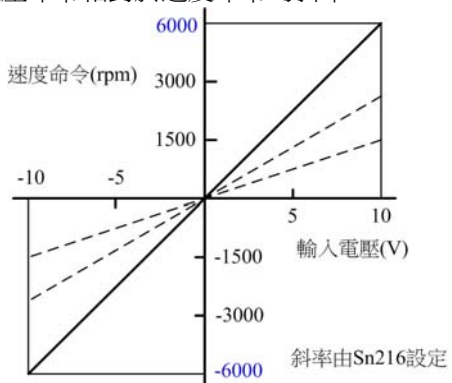
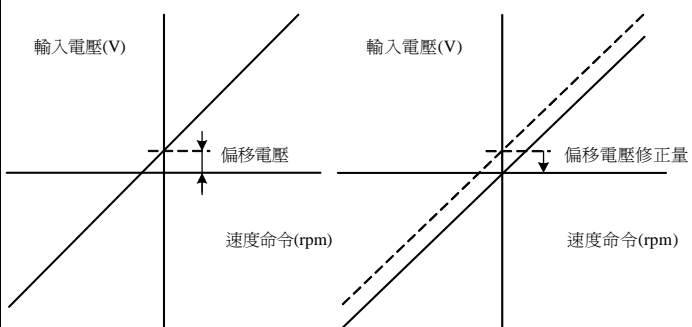
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Tn105	內部速度限制 1 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 1 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	100	rpm	0 3000	T	526H	0105H
	<table border="1"> <tr> <th>輸入接點 SPD2</th> <th>輸入接點 SPD1</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> </tr> </table>						
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1						
0	1						
<p>註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。</p>							
Tn106	內部速度限制 2 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 2 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	200	rpm	0 3000	T	527H	0106H
	<table border="1"> <tr> <th>輸入接點 SPD2</th> <th>輸入接點 SPD1</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table>						
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1						
1	0						
<p>註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。</p>							
Tn107	內部速度限制 3 在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 3 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合：	300	rpm	0 3000	T	528H	0107H
	<table border="1"> <tr> <th>輸入接點 SPD2</th> <th>輸入接點 SPD1</th> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>						
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1						
1	1						
<p>註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。</p>							
Tn108	轉矩到達判定值 當正向或是反向轉矩超過所設定之準位時，輸出接點 INT 動作。	0	%	0 300	ALL	C30H	0108H
Tn109	類比速度限制比例器 用來調整電壓命令相對於速度限制的斜率。	3000	rpm	100 4500	T	C0DH	0109H

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Tn110	轉矩命令一次平滑加減速常數	1	msec	1 10000	T	520H	010AH
	設定 Tn101=2 開啓轉矩命令一次平滑加減速機能。 轉矩命令一次平滑加減速時間常數的定義爲轉矩由零一次延遲上升到 63.2%轉矩命令的時間。 						

速度控制參數

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址						
						RS232	RS485					
Sn201	內部速度命令 1 在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 1 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin: 5px auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	0	1	100	rpm	-4500 4500	S	536H	0201H	
	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1										
0	1											
內部速度命令 2 在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 2 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin: 5px auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	1	0								
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1											
1	0											
Sn202	內部速度命令 3 在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1 、 SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 3 時，輸入接點 SPD1 、 SPD2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin: 5px auto;"> <tr> <td>輸入接點 SPD2</td> <td>輸入接點 SPD1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	1	1	300	rpm	-4500 4500	S	538H	0203H	
	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1										
1	1											
零速度判定成立的動作 <table border="1" style="margin: 5px auto;"> <tr> <th>設定</th> <th>說明</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>不作任何動作</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>將速度命令視為零速</td> </tr> </table>	設定	說明	0	不作任何動作	1	將速度命令視為零速	0	X	0 1	ALL	529H	0204H
設定	說明											
0	不作任何動作											
1	將速度命令視為零速											
速度命令加減速方式 <table border="1" style="margin: 5px auto;"> <tr> <th>設定</th> <th>說明</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>不使用速度命令加減速機能</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>使用速度命令一次平滑加減速機能</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>使用速度命令直線加減速機能</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>使用 S 型速度命令加減速機能</td> </tr> </table>	設定	說明	0	不使用速度命令加減速機能	1	使用速度命令一次平滑加減速機能	2	使用速度命令直線加減速機能	3	使用 S 型速度命令加減速機能		
設定	說明											
0	不使用速度命令加減速機能											
1	使用速度命令一次平滑加減速機能											
2	使用速度命令直線加減速機能											
3	使用 S 型速度命令加減速機能											
Sn205	速度命令一次平滑加減速時間常數 設定 Sn205=1 開啓速度命令一次平滑加減速機能。 速度命令一次平滑加減速時間常數的定義為速度由零速一次延遲上升到 63.2%速度命令的時間。 <div style="text-align: center;"> <p>速度命令(%)</p> <p>速度命令</p> <p>100</p> <p>63.2</p> <p>50</p> <p>時間(ms)</p> <p>Sn206</p> </div>	1	msec	1 10000	S	52BH	0206H					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Sn207	速度命令直線加減速常數	1	msec	1 50000	S	52CH	0207H
	設定 Sn205=2 開啓速度命令直線加減速機能。 速度命令直線加減速常數的定義為速度由零直線上升到額定速度的時間。 						
Sn208	S 型速度命令加減速時間設定	1	msec	1 1000	S	C44H	0208H
	設定 Sn205=3 開啓 S 型速度命令加減速機能。 在加減速時，因啓動停止時的加減速變化太劇烈，導致機台震盪下，在速度命令加入 S 型加減速，可達到運轉平順的功用。  注意！設定規則： $\frac{t_a}{2} > t_s$ ， $\frac{t_d}{2} > t_s$ 。						
Sn209	S 型速度命令加速時間設定 請參考 Sn208 說明	200	msec	0 5000	S	C45H	0209H
Sn210	S 型速度命令減速時間設定 請參考 Sn208 說明	200	msec	0 5000	S	C46H	020AH
Sn211	速度迴路增益 1 速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。	40	Hz	10 1500	Pi Pe S	530H	020BH
Sn212	速度迴路積分時間常數 1 速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： 速度迴路積分時間常數 $\geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S	531H	020CH

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 1500	Pi Pe S	53AH	020DH
	設定方式請參考 Sn211 說明						
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 5000	Pi Pe S	53BH	020EH
	設定方式請參考 Sn212 說明						
Sn215	零速度判定值 當速度低於 Sn215(零速度判定值)所設定的速度時，輸出接點 ZS 動作。	50	rpm	0 4500	ALL	532H	020FH
Sn216	類比速度命令比例器 用來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。 	額定 轉速	rpm /10V	100 6000	S	533H	0210H
Sn217	類比速度命令偏移調整 當類比速度命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。 	0	mV	-10000 10000	S	534H	0211H
Sn218	類比速度命令限制 使用者可以設定 Sn218 來限制類比輸入最高速度。	額定 轉速 x 1.02	rpm	100 4500	S	C11H	0212H

位置控制參數

參數代號	名稱與機能				預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
									RS232	RS485
★ Pn301.0 	位置脈波命令型式選擇				0	X	0 3	Pe	550H	0301H
	設定	說明								
	0	脈波(Pulse)+符號(Sign)								
	1	正轉(CCW)/反轉(CW)脈波								
	2	AB 相脈波 x2								
3	AB 相脈波 x4									
★ Pn301.1 	位置脈波命令邏輯選擇				0	X	0 1	Pe	550H	0301H
	設定	說明								
	0	正邏輯								
1	負邏輯									
★ Pn301.2 	驅動禁止命令接收選擇				0	X	0 1	Pi Pe	550H	0301H
	設定	說明								
	0	驅動禁止發生後，繼續紀錄位置命令輸入量。								
1	驅動禁止發生後，忽略位置命令輸入量。									
★ Pn301.3 	位置脈波命令濾波寬度選擇				3	X	0 7	Pe	550H	0301H
	設定	說明	設定	說明						
	0	850KHz	4	280KHz						
	1	780KHz	5	140KHz						
	2	620KHz	6	80KHz						
3	440KHz	7	40KHz							
Pn302	電子齒輪比分子 1				1	X	1 50000	Pi Pe	560H	0302H
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 1 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>輸入接點 GN2</td> <td>輸入接點 GN1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。									
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1									
0	0									
Pn303	電子齒輪比分子 2				1	X	1 50000	Pi Pe	561H	0303H
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 2 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>輸入接點 GN2</td> <td>輸入接點 GN1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。									
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1									
0	1									
Pn304	電子齒輪比分子 3				1	X	1 50000	Pi Pe	562H	0304H
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 3 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合： <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <tr> <td>輸入接點 GN2</td> <td>輸入接點 GN1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> </tr> </table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。									
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1									
1	0									

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn305	電子齒輪比分子 4 可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 4 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合：	1	X	1 50000	Pi Pe	563H	0305H
	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td>輸入接點 GN2</td> <td>輸入接點 GN1</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> </tr> </table>						
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1						
1	1						
	註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。						
★ Pn306	電子齒輪比分母 設定 Pn306 (電子齒輪比分母)再配合輸入接點 GN1 、 GN2 所選擇的電子齒輪比分子，所得到的電子齒輪比必須符合下列條件，否則本裝置無法正常運作。 $\frac{1}{200} \leq \text{電子齒輪比} \leq 200$	1	X	1 50000	Pi Pe	554H	0306H
Pn307	定位完成判定值 當位置誤差量低於 Pn307 (定位完成判定值)所設定的脈波數時，輸出接點 INP 動作。	10	pulse	0 50000	Pi Pe	552H 553H	0307H
Pn308	正最大位置誤差判定值 當位置誤差量大於 Pn308 (正最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)。	50000	pulse	0 50000	Pi Pe	556H 557H	0308H
Pn309	負最大位置誤差判定值 當位置誤差量大於 Pn309 (負最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)	50000	pulse	0 50000	Pi Pe	558H 559H	0309H
Pn310	位置迴路增益 1 在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$	40	1/s	1 1000	Pi Pe	55AH	030AH
	位置迴路增益 2 設定方式請參考 Pn310 說明						
Pn311		40	1/s	1 1000	Pi Pe	551H	030BH
Pn312	位置迴路前饋增益 可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP (定位完成信號)反覆開啓與關閉。	0	%	0 100	Pi Pe	55BH	030CH
★ Pn313	外部位置命令一次平滑加減速時間常數 會使原本固定頻率的位置脈波命令平滑化。 外部位置命令一次平滑加減速時間常數的定義為外部位置脈波命令頻率由零開始一次延遲上升到 63.2% 外部位置脈波命令頻率的時間。 	0	msec	0 10000	Pe	55CH	030DH

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
						RS232	RS485	
★ Pn314	位置命令方向定義(從馬達負載端看) 	1	X	0 1	Pi Pe	55DH	030EH	
	設定							說明
	0							順時針方向旋轉(CW)
	1							逆時針方向旋轉(CCW)
★ Pn315	脈波誤差量清除模式	0	X	0 2	Pe Pi Pe Pi	51FH	030FH	
	設定							說明
	0							當輸入接點 CLR 動作時，清除脈波誤差量。
	1							當輸入接點 CLR 觸發時，取消位置命令以中斷馬達運轉，重設機械原點，清除脈波誤差量。
★ Pn316.0 	內部位置命令模式	0	X	0 1	Pi	50DH	0310H	
	設定							說明
	0							絕對型定位
★ Pn316.1 	內部位置命令暫停(PHOLD)程序選擇	0	X	0 1	Pi	50DH	0310H	
	設定							說明
	0							輸入接點 PHOLD 動作後，當 PTRG 再次觸發時，馬達會繼續完成 PHOLD 觸發前之內部位置命令。
★ Pn316.2 	編碼器信號分周輸出相序	0	X	0 1	ALL	50DH	0310H	
	設定							說明
	0							分周輸出 A 相領先 B 相
★ Pn316.3 	編碼器信號分周輸出除頻	0	X	0 1	ALL	50DH	0310H	
	設定							說明
	0							依 Cn005 設定值輸出
★ Pn317.0 	原點復歸啟動後，原點尋找方向及選擇原點參考點設定	0	X	0 5	Pi Pe	54AH	0311H	
	設定							說明
	0							原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CCWL 或 CWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CCWL 或 CWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn317.1 不能設定為 1 或 2 。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。
	1							原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CWL 或 CCWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CWL 或 CCWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn317.1 不能設定為 1 或 2 。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。
	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn317.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。							

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
							RS232	RS485
Pn317.0 	原點復歸啓動後，原點尋找方向及選擇原點參考點設定		0	X	0 5			
	設定	說明						
	3	原點復歸啓動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn317.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。						
	4	原點復歸啓動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn317.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止)。						
5	原點復歸啓動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn317.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止)。							
Pn317.1 	找到原點參考點後，尋找機械原點之移動方式設定		0	X	0 2	Pi Pe	54AH	0311H
	設定	說明						
	0	找到參考原點後，馬達以第二段速 折返 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。						
1	找到參考原點後，馬達以第二段速 繼續向前 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。							
2	當 Pn317.0=2 或 3 時，尋找到輸入接點 ORG 的上緣做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止；當 Pn317.0=4 或 5 時，尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn317.3 設定方式停止。							
Pn317.2 	原點復歸啓動模式設定		0	X	0 2			
	設定	說明						
	0	關閉原點復歸機能。						
1	電源開啓後，只有第一次啓動伺服(Servo ON)會自動執行原點復歸機能。當伺服系統運轉中不須重複執行原點復歸機能時，可以使用此模式省略一個用來執行原點復歸機能的輸入接點。							
2	由輸入接點 SHOME 觸發原點復歸機能，在位置模式下可隨時觸發輸入接點 SHOME 來執行原點復歸機能。							
Pn317.3 	找到機械原點後之停止模式設定		0	X	0 1			
	設定	說明						
	0	找到機械原點信號後， 紀錄 此位置為機械原點(Un-16 編碼器迴授圈數、 Un-14 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止，馬達停止後以第二段速 折返 移動到機械原點位置。						
1	找到機械原點信號後， 紀錄 此位置為機械原點(Un-16 編碼器迴授圈數、 Un-14 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止。							

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
						RS232	RS485	
Pn318	原點復歸第一段高速	100	rpm	0 2000	Pi Pe	54BH	0312H	
	設定原點復歸第一段移動速度							
Pn319	原點復歸第二段低速	50	rpm	0 500	Pi Pe	54CH	0313H	
	設定原點復歸第二段移動速度							
Pn320	原點復歸偏移圈數	0	rev	-30000 30000	Pi Pe	54DH	0314H	
	當馬達依照 Pn317(原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 Pn320(原點復歸偏移圈數)和 Pn321(原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點。							
Pn321	原點復歸偏移脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi Pe	54EH	0315H	
	原點復歸偏移位置=Pn320(圈數)× 編碼器一轉脈波數 x4+Pn321(脈波數)							
Pn322	內部位置命令 S 型加減速平滑常數(TSL)	0	x0.4ms	0 5000	Pi	52DH	0316H	
	位置 S 型平滑器適用於內部位置命令輸入時之控制模式，提供運動命令的平滑化處理，其產生的速度與加速度是連續的，而且加速度的急跳度較小，可改善馬達的加減速特性，在機械結構的運轉上也更加平順。 注意！ 1. 設定規則：Pn323(TACC) ≥ Pn322(TSL)。 2. 當 Pn322 設定為 0，則取消 S 型加減速平滑器之功能。							
Pn323	內部位置命令 S 型加減速常數(TACC) 請參考 Pn322 說明	1	x0.4ms	1 5000	Pi	52EH	0317H	
Pn324 ~Pn328	保留	--	--	--	--	--	--	
Pn329	脈波命令平滑濾波器	0	x 2m sec	0 2500	Pe	C78H	031EH	
	可選擇濾波平滑時間							
Pn330	脈波命令移動濾波器	0	x 0.4m sec	0 250	Pe	C79H	031FH	
	可選擇移動濾波時間							
Pn331	保留	--	--	--	--	--	--	
Pn332	內部位置命令加減速方式	0	x	0 1	Pi	C69H	0321H	
	設定							說明
	0							使用位置命令一次平滑加減速
	1	使用內部位置命令 S 型加減速						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn401	內部位置命令 1-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	568H	0701H
	設定內部位置命令 1 的旋轉圈數。 利用輸入接點 POS1~POS5 選擇使用第 1 段位置命令，請參閱 5-4-2。						
Pn402	內部位置命令 1-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	56AH 56BH	0702H 0703H
	設定內部位置命令 1 的旋轉脈波數 內部位置命令 1 =Pn401(圈數)x 編碼器一轉脈波數 x4+Pn402(脈波數)						
Pn403	內部位置命令 1-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	569H	0704H
	設定內部位置命令 1 的移動速度						
Pn404	內部位置命令 2-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	56CH	0705H
	請參考 Pn401 說明						
Pn405	內部位置命令 2-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	56EH 56FH	0706H 0707H
	請參考 Pn402 說明						
Pn406	內部位置命令 2-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	56DH	0708H
	請參考 Pn403 說明						
Pn407	內部位置命令 3-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	570H	0709H
	請參考 Pn401 說明						
Pn408	內部位置命令 3-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	572H 573H	070AH 070BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn409	內部位置命令 3-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	571H	070CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn410	內部位置命令 4-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	574H	070DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn411	內部位置命令 4-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	576H 577H	070EH 070FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn412	內部位置命令 4-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	575H	0710H
	請參考 Pn403 說明						
Pn413	內部位置命令 5-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	578H	0711H
	請參考 Pn401 說明						
Pn414	內部位置命令 5-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	57AH 57BH	0712H 0713H
	請參考 Pn402 說明						
Pn415	內部位置命令 5-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	579H	0714H
	請參考 Pn403 說明						
Pn416	內部位置命令 6-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	57CH	0715H
	請參考 Pn401 說明						
Pn417	內部位置命令 6-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	57EH 57FH	0716H 0717H
	請參考 Pn402 說明						
Pn418	內部位置命令 6-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	57DH	0718H
	請參考 Pn403 說明						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn419	內部位置命令 7-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	580H	0719H
	請參考 Pn401 說明						
Pn420	內部位置命令 7-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	582H 583H	071AH 071BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn421	內部位置命令 7-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	581H	071CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn422	內部位置命令 8-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	584H	071DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn423	內部位置命令 8-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	586H 587H	071EH 071FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn424	內部位置命令 8-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	585H	0720H
	請參考 Pn403 說明						
Pn425	內部位置命令 9-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	588H	0721H
	請參考 Pn401 說明						
Pn426	內部位置命令 9-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	58AH 58BH	0722H 0723H
	請參考 Pn402 說明						
Pn427	內部位置命令 9-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	589H	0724H
	請參考 Pn403 說明						
Pn428	內部位置命令 10-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	58CH	0725H
	請參考 Pn401 說明						
Pn429	內部位置命令 10-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	58EH 58FH	0726H 0727H
	請參考 Pn402 說明						
Pn430	內部位置命令 10-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	58DH	0728H
	請參考 Pn403 說明						
Pn431	內部位置命令 11-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	590H	0729H
	請參考 Pn401 說明						
Pn432	內部位置命令 11-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	592H 593H	072AH 072BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn433	內部位置命令 11-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	591H	072CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn434	內部位置命令 12-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	594H	072DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn435	內部位置命令 12-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	596H 597H	072EH 072FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn436	內部位置命令 12-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	595H	0730H
	請參考 Pn403 說明						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn437	內部位置命令 13-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	598H	0731H
	請參考 Pn401 說明						
Pn438	內部位置命令 13-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	59AH 59BH	0732H 0733H
	請參考 Pn402 說明						
Pn439	內部位置命令 13-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	599H	0734H
	請參考 Pn403 說明						
Pn440	內部位置命令 14-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	59CH	0735H
	請參考 Pn401 說明						
Pn441	內部位置命令 14-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	59EH 59FH	0736H 0737H
	請參考 Pn402 說明						
Pn442	內部位置命令 14-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	59DH	0738H
	請參考 Pn403 說明						
Pn443	內部位置命令 15-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5A0H	0739H
	請參考 Pn401 說明						
Pn444	內部位置命令 15-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5A2H 5A3H	073AH 073BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn445	內部位置命令 15-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5A1H	073CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn446	內部位置命令 16-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5A4H	073DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn447	內部位置命令 16-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5A6H 5A7H	073EH 073FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn448	內部位置命令 16-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5A5H	0740H
	請參考 Pn403 說明						
Pn449	內部位置命令 17-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5A8H	0741H
	請參考 Pn401 說明						
Pn450	內部位置命令 17-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5AAH 5ABH	0742H 0743H
	請參考 Pn402 說明						
Pn451	內部位置命令 17-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5A9H	0744H
	請參考 Pn403 說明						
Pn452	內部位置命令 18-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5ACH	0745H
	請參考 Pn401 說明						
Pn453	內部位置命令 18-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5AEH 5AFH	0746H 0747H
	請參考 Pn402 說明						
Pn454	內部位置命令 18-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5ADH	0748H
	請參考 Pn403 說明						
Pn455	內部位置命令 19-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5B0H	0749H
	請參考 Pn401 說明						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn456	內部位置命令 19-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5B2H 5B3H	074AH 074BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn457	內部位置命令 19-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5B1H	074CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn458	內部位置命令 20-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5B4H	074DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn459	內部位置命令 20-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5B6H 5B7H	074EH 074FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn460	內部位置命令 20-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5B5H	0750H
	請參考 Pn403 說明						
Pn461	內部位置命令 21-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5B8H	0751H
	請參考 Pn401 說明						
Pn462	內部位置命令 21-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5BAH 5BBH	0752H 0753H
	請參考 Pn402 說明						
Pn463	內部位置命令 21-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5B9H	0754H
	請參考 Pn403 說明						
Pn464	內部位置命令 22-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5BCH	0755H
	請參考 Pn401 說明						
Pn465	內部位置命令 22-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5BEH 5BFH	0756H 0757H
	請參考 Pn402 說明						
Pn466	內部位置命令 22-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5BDH	0758H
	請參考 Pn403 說明						
Pn467	內部位置命令 23-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5C0H	0759H
	請參考 Pn401 說明						
Pn468	內部位置命令 23-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5C2H 5C3H	075AH 075BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn469	內部位置命令 23-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5C1H	075CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn470	內部位置命令 24-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5C4H	075DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn471	內部位置命令 24-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5C6H 5C7H	075EH 075FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn472	內部位置命令 24-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5C5H	0760H
	請參考 Pn403 說明						
Pn473	內部位置命令 25-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5C8H	0761H
	請參考 Pn401 說明						
Pn474	內部位置命令 25-脈波數	0	Pulse	-131072 131072	Pi	5CAH 5CBH	0762H 0763H
	請參考 Pn402 說明						

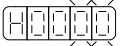
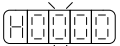
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn475	內部位置命令 25-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5C9H	0764H
	請參考 Pn403 說明						
Pn476	內部位置命令 26-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5CCH	0765H
	請參考 Pn401 說明						
Pn477	內部位置命令 26-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5CEH 5CFH	0766H 0767H
	請參考 Pn402 說明						
Pn478	內部位置命令 26-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5CDH	0768H
	請參考 Pn403 說明						
Pn479	內部位置命令 27-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5D0H	0769H
	請參考 Pn401 說明						
Pn480	內部位置命令 27-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5D2H 5D3H	076AH 076BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn481	內部位置命令 27-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5D1H	076CH
	請參考 Pn403 說明						
Pn482	內部位置命令 28-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5D4H	076DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn483	內部位置命令 28-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5D6H 5D7H	076EH 076FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn484	內部位置命令 28-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5D5H	0770H
	請參考 Pn403 說明						
Pn485	內部位置命令 29-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5D8H	0771H
	請參考 Pn401 說明						
Pn486	內部位置命令 29-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5DAH 5DBH	0772H 0773H
	請參考 Pn402 說明						
Pn487	內部位置命令 29-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5D9H	0774H
	請參考 Pn403 說明						
Pn488	內部位置命令 30-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5DCH	0775H
	請參考 Pn401 說明						
Pn489	內部位置命令 30-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5DEH 5DFH	0776H 0777H
	請參考 Pn402 說明						
Pn490	內部位置命令 30-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5DDH	0778H
	請參考 Pn403 說明						
Pn491	內部位置命令 31-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5E0H	0779H
	請參考 Pn401 說明						
Pn492	內部位置命令 31-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5E2H 5E3H	077AH 077BH
	請參考 Pn402 說明						
Pn493	內部位置命令 31-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5E1H	077CH
	請參考 Pn403 說明						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Pn494	內部位置命令 32-圈數	0	rev	-16000 16000	Pi	5E4H	077DH
	請參考 Pn401 說明						
Pn495	內部位置命令 32-脈波數	0	pulse	-131072 131072	Pi	5E6H 5E7H	077EH 077FH
	請參考 Pn402 說明						
Pn496	內部位置命令 32-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5E5H	0780H
	請參考 Pn403 說明						

快捷參數

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
◆ qn501	速度迴路增益 1	40	Hz	10 1500	Pi Pe S	530H	0401H
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。						
◆ qn502	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S	531H	0402H
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$						
◆ qn503	速度迴路增益 2	40	Hz	10 1500	Pi Pe S	53AH	0403H
	設定方式請參考 qn501 說明						
◆ qn504	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 ms	1 5000	Pi Pe S	53BH	0404H
	設定方式請參考 qn502 說明						
◆ qn505	位置迴路增益 1	40	1/s	1 1000	Pi Pe	55AH	0405H
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$						
◆ qn506	位置迴路增益 2	40	1/s	1 1000	Pi Pe	551H	0406H
	設定方式請參考 qn405 說明						
◆ qn507	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe	55BH	0407H
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP (定位完成信號)反覆開啓與關閉。						

多機能接點規劃參數

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址		
							RS232	RS485	
★ Hn601.0 Hn601.1 	DI-1 接腳機能		01	X	01 1F (十六進制)	T S Pe Pi	C23H	0501H	
	設定	說明							
		代號							接點動作機能
	00	NULL							無功能設定
	01	SON							伺服啟動
	02	ALRS							異常警報清除
	03	PCNT							PI/P 切換
	04	CCWL							CCW 方向驅動禁止
	05	CWL							CW 方向驅動禁止
	06	TLMT							外部轉矩限制
	07	CLR							脈波誤差量清除
	08	LOK							伺服鎖定
	09	EMC							緊急停止
	0A	SPD1							內部速度命令選擇 1
	0B	SPD2							內部速度命令選擇 2
	0C	MDC							控制模式切換
	0D	INH							位置命令禁止
	0E	SPDINV							速度命令反向
	0F	G-SEL							增益切換
	10	GN1							電子齒輪比分子選擇 1
	11	GN2							電子齒輪比分子選擇 2
	12	PTRG							內部位置命令觸發
	13	PHOLD							內部位置命令暫停
	14	SHOME							開始回到原點
	15	ORG							外部參考原點
	16	POS1							內部位置命令選擇 1(刀庫刀號選擇 1)
	17	POS2							內部位置命令選擇 2(刀庫刀號選擇 2)
	18	POS3							內部位置命令選擇 3(刀庫刀號選擇 3)
19	POS4	內部位置命令選擇 4(刀庫刀號選擇 4)							
1A	TRQINV	轉矩命令反向							
1B	RS1	轉矩命令正向選擇							
1C	RS2	轉矩命令反向選擇							
1D		保留							
1E	POS5	內部位置命令選擇 5(刀庫刀號選擇 5)							
1F		保留							
★ Hn601.2 	DI-1 接腳機能動作電位		0	X	0 1	T S Pe Pi	C23H	0501H	
設定	說明								
0	當接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)時,機能動作。								
1	當接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)時,機能動作。								
★ Hn602	DI-2 接腳機能規劃		002	X	001 11F	ALL	C24H	0502H	
設定方式請參考 Hn601 說明									
★ Hn603	DI-3 接腳機能規劃		003	X	001 11F	ALL	C25H	0503H	
設定方式請參考 Hn601 說明									
★ Hn604	DI-4 接腳機能規劃		008	X	001 11F	ALL	C26H	0504H	
設定方式請參考 Hn601 說明									

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
★ Hn605	DI-5 接腳機能規劃	00A	X	001 11F	ALL	C27H	0505H
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn606	DI-6 接腳機能規劃	006	X	001 11F	ALL	C28H	0506H
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn607	DI-7 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C29H	0507H
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn608	DI-8 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C2AH	0508H
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn609	DI-9 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C2BH	0509H
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn610	DI-10 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C2CH	050AH
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn611	DI-11 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C2DH	050BH
	設定方式請參考 Hn601 說明						
★ Hn612	DI-12 接腳機能規劃(僅通訊控制)	000	X	001 11F	ALL	C2EH	050CH
	設定方式請參考 Hn601 說明						

注意！DI-1~DI-12接腳機能可以重複，但是重複機能的接腳動作電位必須相同，否則會產生AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址			
						RS232	RS485		
★ Hn613.0 Hn613.1 	DO-1 接腳機能	01	X	01 11 (十六進制)	ALL	C47H	050DH		
	設定							說明	
								代號	接點動作機能
	01							RDY	伺服準備完成
	02							ALM	伺服異常
	03							ZS	零速度信號
	04							BI	機械剎車信號
	05							INS	速度到達信號
	06							INP	定位完成信號
	07							HOME	原點復歸完成信號
	08							INT	轉矩到達信號
	09~0E							保留	
	0F							OL	馬達過負載信號
10	BAT	絕對值編碼器電池異常信號							
11	LIM	CWL/CCWL 驅動禁止信號							
★ Hn613.2 	DO-1 接腳機能動作電位	0	X	0 1	ALL				
	設定							說明	
	0							當機能動作時，接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)。	
1	當機能動作時，接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)。								

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
★ Hn614	DO-2 接腳機能規劃	002	X	001 111	ALL	C48H	050EH
	設定方式請參考 Hn613 說明						
★ Hn615	DO-3 接腳機能規劃	007	X	001 111	ALL	C49H	050FH
	設定方式請參考 Hn613 說明						
★ Hn616	保留	—	—	—	—	—	—

注意！DO-1~DO-3接腳機能不可以重覆，否則會產生AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	通訊位址	
						RS232	RS485
Hn617	數位輸入接點控制方式選擇	H0FC0	X	H0FC0 H0FFF (十六進制)	ALL	C31H	0511H
	藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十二點)由外部端子或採通訊控制；位元設定採二進制換算十六進制方式；先將數位輸入接點 DI-1 ~ DI-12 分別對應二進制第 0 ~ 12 位元，再將規劃完成之二進制位元換算為十六進制後設定。二進制位元表示：0：數位輸入接點由外部端子控制 1：數位輸入接點由通訊控制 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H0FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。 例：欲設定數位輸入接點 DI-1、DI-3、DI-6、DI-10、DI-12 採通訊控制，其餘接點由外部端子控制； 數位輸入接點對應二進制位元為：〔0 1010 0010 0101〕 其中第 0 位元設為 1 表示 DI-1 為通訊控制，第 1 位元設為 0 表示 DI-2 為外部端子控制，其他位元依此類推； 換算十六進制後，即可設定為：〔H 0 A 2 5〕						
Hn618	通訊控制數位輸入接點狀態	H0000	X	H0000 H0FFF (十六進制)	ALL	5FFH	0512H
	藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十二點)採通訊控制時之接點狀態；位元設定方式請參考 Hn617 說明。二進制位元表示：0：數位輸入接點 OFF 1：數位輸入接點 ON 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H0FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。 註)使用此機能須配合參數 Hn617 之設定。						

狀態顯示參數

參數代號	顯示內容	單位	說明	通訊位址	
				RS232	RS485
Un-01	實際馬達速度	rpm	例如：顯示 120，則表示目前馬達速度為 120 rpm。	6E4H	0601H
Un-02	實際馬達轉矩	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 20，則表示現在馬達轉矩輸出為額定轉矩的 20%。	9B6H	0602H
Un-03	回生負荷率	%	平均回生功率輸出百分比。	6F4H	0603H
Un-04	實效負荷率	%	平均功率輸出百分比。	693H	0604H
Un-05	最大負荷率	%	實效負荷率曾出現過的最大值。	694H	0605H
Un-06	速度命令	rpm	例如：顯示 120，則表示目前速度命令為 120 rpm。	678H	0606H
Un-07	位置誤差量	pulse	位置命令和位置回授的差值。	65CH	0607H
Un-08	位置回授量	pulse	馬達編碼器的脈波累積量。	688H	0608H
Un-09	外部電壓命令	V	例如：顯示 5.25，則表示外部電壓命令為 5.25V。	632H	0609H
Un-10	主回路(Vdc Bus)電壓	V	例如：顯示 310，則表示主回路電壓為 310V。	6B7H	060AH
Un-11	外部速度限制命令值	rpm	例如：顯示 2000，則表示目前外部速度限制命令為 2000 rpm。	695H	060BH
Un-12	外部 CCW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CCW 方向轉矩限制命令為 100%。	6C0H	060CH
Un-13	外部 CW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CW 方向轉矩限制命令為 100%。	6C1H	060DH
Un-14	馬達回授-旋轉一圈內的脈波數(低位元絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。	8FDH	060EH
Un-15	馬達回授-旋轉一圈內的脈波數(高位元絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。	8FCH	060FH
Un-16	馬達回授-旋轉圈數(低位元絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。	8FFH	0610H
Un-17	馬達回授-旋轉圈數(高位元絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。	8FEH	0611H
Un-18	脈波命令-旋轉一圈內的脈波數(低位元絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。	8F9H	0612H
Un-19	脈波命令-旋轉一圈內的脈波數(高位元絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。	8F8H	0613H
Un-20	脈波命令-旋轉圈數(低位元絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。	8FBH	0614H
Un-21	脈波命令-旋轉圈數(高位元絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。	8FAH	0615H

參數代號	顯示內容	單位	說明	通訊位址	
				RS232	RS485
Un-22	脈波型編碼器回授位置資訊	pulse	脈波型編碼器馬達的絕對位置	6B0H	0616H
Un-23	保留	—	保留	—	—
Un-24	保留	—	保留	—	—
Un-25	保留	—	保留	—	—
Un-26	保留	—	保留	—	—
Un-27	保留	—	保留	—	—
Un-28	轉矩命令	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 50，則表示現在馬達轉矩命令為額定轉矩的 50%。	67EH	061CH
Un-29	負載慣量比	x0.1	當 Cn002.2=0 (不使用自動增益調整機能)，顯示目前 Cn025 預設的負載慣量比。 當 Cn002.2=1 (持續使用自動增益調整機能)，顯示目前估測的負載慣量比。	844H	061DH
Un-30	數位輸出接點狀態(Do)	—	以 16 進制分別表示數位輸出接點(Do)狀態。 例如：H00XX (0000 0000 Do-8/7/6/5 Do-4/3/2/1)	6AFH	061EH
Un-31	數位輸入接點狀態(Di)	—	以 16 進制分別表示數位輸入接點(Di)狀態。 例如：HXXXX (000Di-13 Di-12/11/10/9 Di-8/7/6/5 Di-4/3/2/1)	6CBH	061FH
Un-32	目前故障 modbus 通訊顯示(只開放 modbus 使用)	--	--	500H	0620H
Un-33	固定濾波後的速度檢出(只開放 modbus 使用)	--	--	944H	0621H
Un-34	固定濾波後的轉矩檢出(只開放 modbus 使用)	--	--	94BH	0622H

診斷參數

參數代號	名稱與機能	通訊位址	
		RS232	RS485
dn-01	目前控制模式顯示	N/A	N/A
dn-02	輸出接點信號狀態	6AFH	N/A
dn-03	輸入接點信號狀態	6CBH	N/A
dn-04	CPU 軟體版本顯示	C42H	N/A
dn-05	JOG 模式操作	N/A	N/A
dn-06	保留	C43H	N/A
dn-07	外部電壓命令偏移量自動調整	5FCH	N/A
dn-08	顯示系列化機種	50CH	N/A
dn-09	ASIC 軟體版本顯示	98CH	N/A

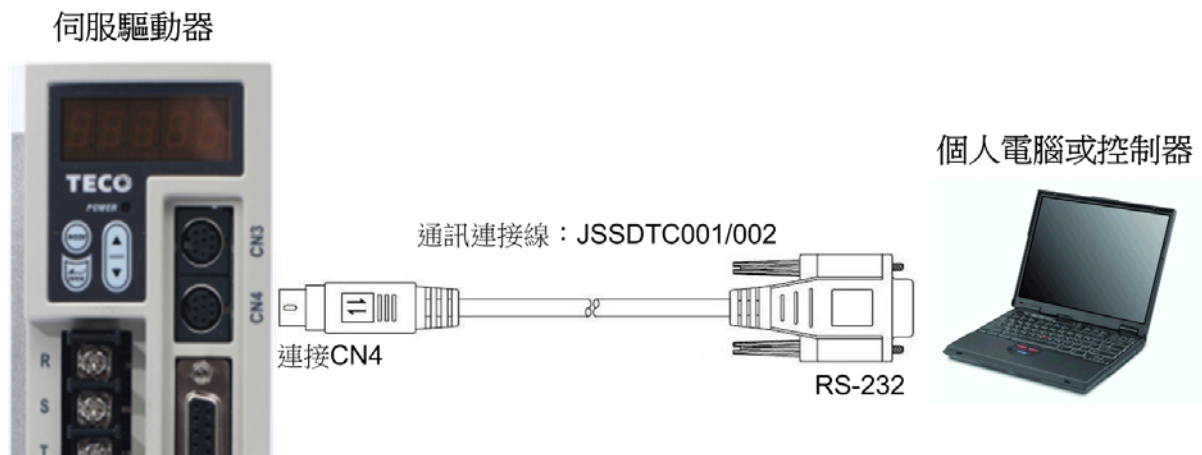
第七章 通訊機能

7-1 通訊機能 (RS-232 & RS-485)

本伺服驅動器提供 RS-232、RS-485 之通訊機能，以下針對通訊接線以及通訊協定說明。

7-1-1 通訊接線

RS-232



驅動器端使用 MD-Type 8Pins

接腳編號	接腳名稱	符號
1	串列資料接收	RxD
2	—————	——
3	訊號接地	GND
4	串列資料傳送	TxD
5	串列資料傳輸 +	Data +
6	—————	——
7	串列資料傳輸 -	Data -
8	—————	——

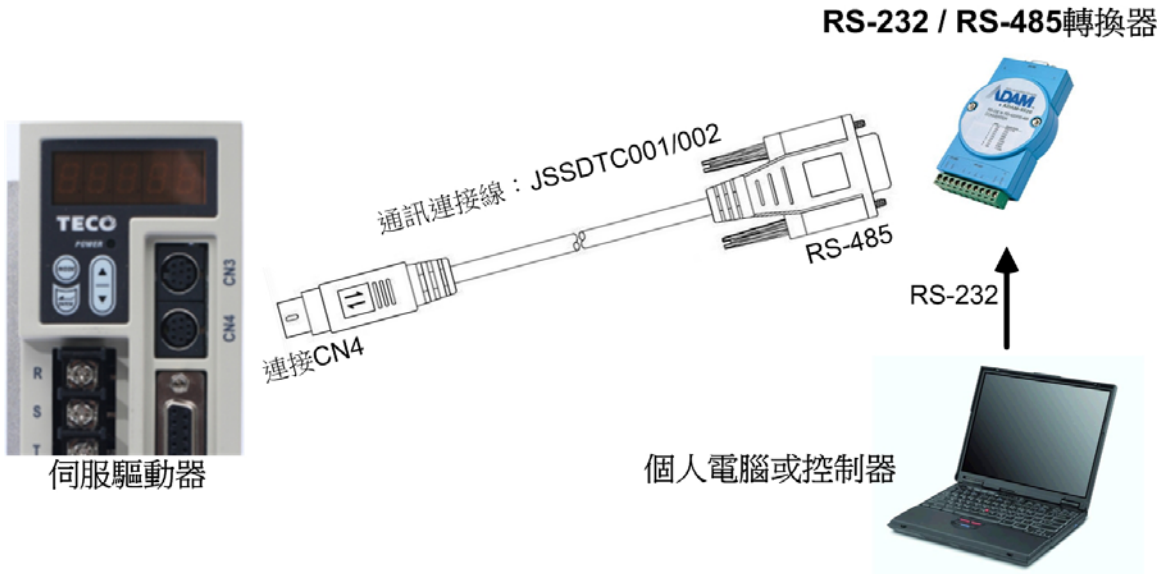
PC 端使用 D-Type 9Pins(母)

接腳編號	接腳名稱	符號
1	保護接地	PG
2	串列資料接收	RxD
3	串列資料傳送	TxD
4	資料終端機備妥	DTR
5	訊號接地	GND
6	資料組備妥	DSR
7	要求發送	RTS
8	清除發送	CTS
9	鈴聲指示	RI

※Pin 4及Pin 6短路

※Pin 7及Pin 8短路

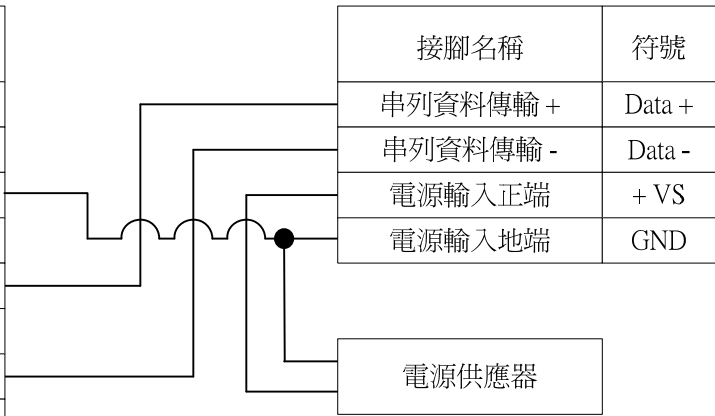
RS-485



驅動器端使用 MD-Type 8Pins

接腳編號	接腳名稱	符號
1	串列資料接收	RxD
2	—————	—————
3	訊號接地	GND
4	串列資料傳送	TxD
5	串列資料傳輸 +	Data +
6	—————	—————
7	串列資料傳輸 -	Data -
8	—————	—————

RS-232 / RS-485 轉換器



RS-232、RS-485 通訊相關參數

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	
★ Cn036	局號設定 使用 Modbus 通訊介面時，每一組驅動器需預先於此參數設定不同的局號；若重複設定局號，將導致無法正常通訊。	1	X	0 254	ALL	
★ Cn037.0 	Modbus RS-485 通訊傳輸率		1	bps	0 5	ALL
	設定	說明				
	0	4800				
	1	9600				
	2	19200				
	3	38400				
4	57600					
5	115200					
★ Cn037.1 	PC Software RS-232 通訊傳輸率		1	bps	0 3	ALL
	設定	說明				
	0	4800				
	1	9600				
	2	19200				
3	38400					
★ Cn037.2 	Modbus RS-485 通訊寫入選擇		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	寫入 EEPROM				
1	寫入 SRAM (加快通訊寫入速度，但斷電不保存)					
★ Cn037.3 	RS232 通訊讀寫 EEPROM 選擇		0	X	0 1	ALL
	設定	說明				
	0	JSDEP 命令位址(E8~EC)				
1	JSDEP 命令位址(70~74) *設定 1 時, Pn407~Pn410 禁止使用					
★ Cn038	通訊協定		0	X	0 8	ALL
	設定	說明				
	0	7, N, 2 (Modbus , ASCII)				
	1	7, E, 1 (Modbus , ASCII)				
	2	7, O, 1 (Modbus , ASCII)				
	3	8, N, 2 (Modbus , ASCII)				
	4	8, E, 1 (Modbus , ASCII)				
	5	8, O, 1 (Modbus , ASCII)				
	6	8, N, 2 (Modbus , RTU)				
	7	8, E, 1 (Modbus , RTU)				
8	8, O, 1 (Modbus , RTU)					
★ Cn039	通訊逾時設定 若設定值大於 0 時，立即開啓通訊逾時功能，必須在設定的時間內進行通訊，否則將會出現通訊錯誤； 若設定值為 0 時，則表示關閉此功能。	0	sec	0 20	ALL	
★ Cn040	通訊回覆延遲時間 延遲驅動器回覆上位控制單元之通訊時間。	0	0.5 msec	0 255	ALL	

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Hn617	<p>數位輸入接點控制方式選擇</p> <p>藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十二點)由外部端子或採通訊控制；位元設定採二進制換算十六進制方式；先將數位輸入接點 DI-1 ~ DI-12 分別對應二進制第 0 ~ 12 位元，再將規劃完成之二進制位元換算為十六進制後設定。 二進制位元表示：0：數位輸入接點由外部端子控制 1：數位輸入接點由通訊控制 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H0FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。</p> <p>例：欲設定數位輸入接點 DI-1、DI-3、DI-6、DI-10、DI-12 採通訊控制，其餘接點由外部端子控制； 數位輸入接點對應二進制位元為：[0 1010 0010 0101] 其中第 0 位元設為 1 表示 DI-1 為通訊控制，第 1 位元設為 0 表示 DI-2 為外部端子控制，其他位元依此類推； 換算十六進制後，即可設定為：[H 0 A 2 5]</p>	H0FC0	X	H0FC0 H0FFF (十六進制)	ALL
Hn618	<p>通訊控制數位輸入接點狀態</p> <p>藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十二點採通訊控制時之接點狀態)；位元設定方式請參考 Hn617 說明。 二進制位元表示：0：數位輸入接點 OFF 1：數位輸入接點 ON 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H0FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。 註)使用此機能須配合參數 Hn617 之設定。</p>	H0000	X	H0000 H0FFF (十六進制)	ALL

7-1-2 RS-232 通訊協定及格式

Baud rate	9600bps (可於參數 Cn037.1 變更設定)
Parity	No
Data bit	8
Stop bit	1

※下面說明的數字後面有 H 時，表示該數字為 16 進位。

(1) 從驅動器讀取一個WORD的資料 ▶ 命令格式為：**R5XxSs**

Xx 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

Ss 為Check Sum，Ss = 'R'+ '5'+ 'X'+ 'x' (以BYTE為單位，16進位表示)

例：讀取地址 30H之參數

(將『R530』分別換成ASCII碼)

Check Sum=52H+35H+33H+30H=EA

R 5 3 0

故讀取地址 30H資料的命令為：『R530EA』

驅動器回應的格式為：%XxYySs

Ss 為Check Sum，Ss='%'+'X'+ 'x'+ 'Y'+ 'y'

以上例作回應：

假設地址 30H之參數內容為0008H，則

Check Sum=25H+30H+30H+30H+38H=EDH

% 0 0 0 8

故回應內容為：『%0008ED』

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

(2) 從驅動器讀取二個連續WORD的資料▶命令格式為：L5NnSs

Nn 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

Ss 為Check Sum， $Ss = 'L'+5+'N'+n'$ (以BYTE為單位，16進位表示)

例：讀取地址 60H之參數

(將『L560』分別換成ASCII碼)

Check Sum=4CH+35H+36H+30H=E7

L 5 6 0

故讀取地址 60H資料的命令為：『L560E7』

驅動器回應的格式為： $\%XxYyAaBbSs$

Ss 為Check Sum， $Ss = '%'+X'+x'+Y'+y'+A'+a'+B'+b'$

其中XxYy為編號Nn+1的內容，AaBb 為編號Nn的內容

以上例作回應：

假設地址 60H之參數內容為0001 000AH，則

Check Sum=25H+30H+30H+30H+31H+30H+30H +30H+41H=1B7H

% 0 0 0 1 0 0 0 A

故回應內容為：『%0001000AB7』

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

(3) 寫入一個WORD的資料到驅動器 ▶ 命令格式為：W5XxYyZzSs

Xx 為欲寫入參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

YyZz 為欲寫入參數資料(以WORD為單位，16進位表示)

Ss 為Check Sum， $Ss = 'W'+ '5'+ 'X'+ 'x'+ 'Y'+ 'y'+ 'Z'+ 'z'$ (以BYTE為單位，16進位表示)

例：寫入地址 30H之參數值為0008H

(將『W5300008』分別換成ASCII碼)

Check Sum= $57H+35H+33H+30H+30H+30H+30H+38H=1B7H$

W 5 3 0 0 0 0 8

故寫入地址 30H參數值為0008H資料的命令為：『W5300008B7』

驅動器回應的格式為：『%』(ASCII碼為25H)

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

(4) 寫入二個連續WORD的資料到驅動器 ▶ 命令格式為：M5NnXxYyAaBbSs

Nn 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，以16進位表示)

XxYy 為編號Nn+1位址裡的內容(以WORD為單位，以16進位表示)

AaBb 為編號Nn位址裡的內容(以WORD為單位，以16進位表示)

Ss 為Check Sum， $Ss = 'M'+ '5'+ 'N'+ 'n'+ 'X'+ 'x'+ 'Y'+ 'y'+ 'A'+ 'a'+ 'B'+ 'b'$ (以BYTE為單位，16進位表示)

例：寫入地址 60H之參數值為0002 000BH

(將『M5600002000B』分別換成ASCII碼)

Check Sum= $4DH+35H+36H+30H+30H+30H+30H+32H+30H+30H+30H+42H$
=27CH

M 5 6 0 0 0 0 2 0 0 0 B

故寫入地址 60H參數值為0002000BH資料的命令為：『M5600002000B7C』

驅動器回應的格式為：『%』(ASCII碼為25H)

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

7-1-3 RS-485 通訊協定及格式

使用 RS-485 Modbus 通訊界面時，每一組驅動器必須預先在參數 **Cn036** 上設定其驅動器局號 (ID)，上位控制單元才可依據局號對個別的驅動器進行通訊控制。

通訊的方法是採用 Modbus network 通訊，可使用下列兩種通訊協定：ASCII (American Standard Code for information interchange) 模式和 RTU (Remote Terminal Unit) 模式，可使用參數 **Cn038** 設定所需的模式。

編碼意義

ASCII 模式

每個 8-bit 資料皆由兩個 ASCII 位元所組成。

例如：一個 1-byte 資料 26H，以 ASCII 碼表示 '26'，包含了 '2' 的 ASCII 碼 (32H) 及 '6' 的 ASCII 碼 (36H)。

HEX 數字 0 ~ 9 及 A ~ F 的 ASCII 碼，如下表所示：

字元符號	'0'	'1'	'2'	'3'	'4'	'5'	'6'	'7'
對應 ASCII 碼	30H	31H	32H	33H	34H	35H	36H	37H
字元符號	'8'	'9'	'A'	'B'	'C'	'D'	'E'	'F'
對應 ASCII 碼	38H	39H	41H	42H	43H	44H	45H	46H

RTU 模式

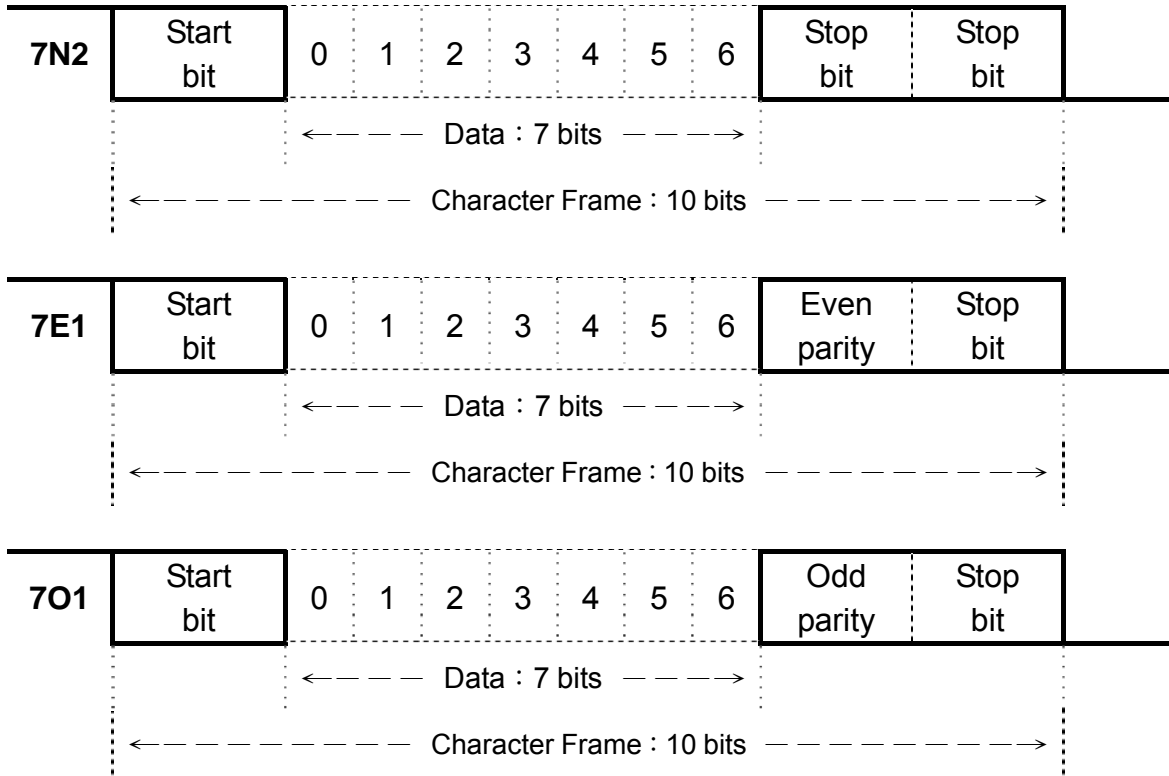
每個 8-bit 資料皆由兩個 4-bit 的十六進制位元所組成。

例如：一個 1-byte 資料 26H。

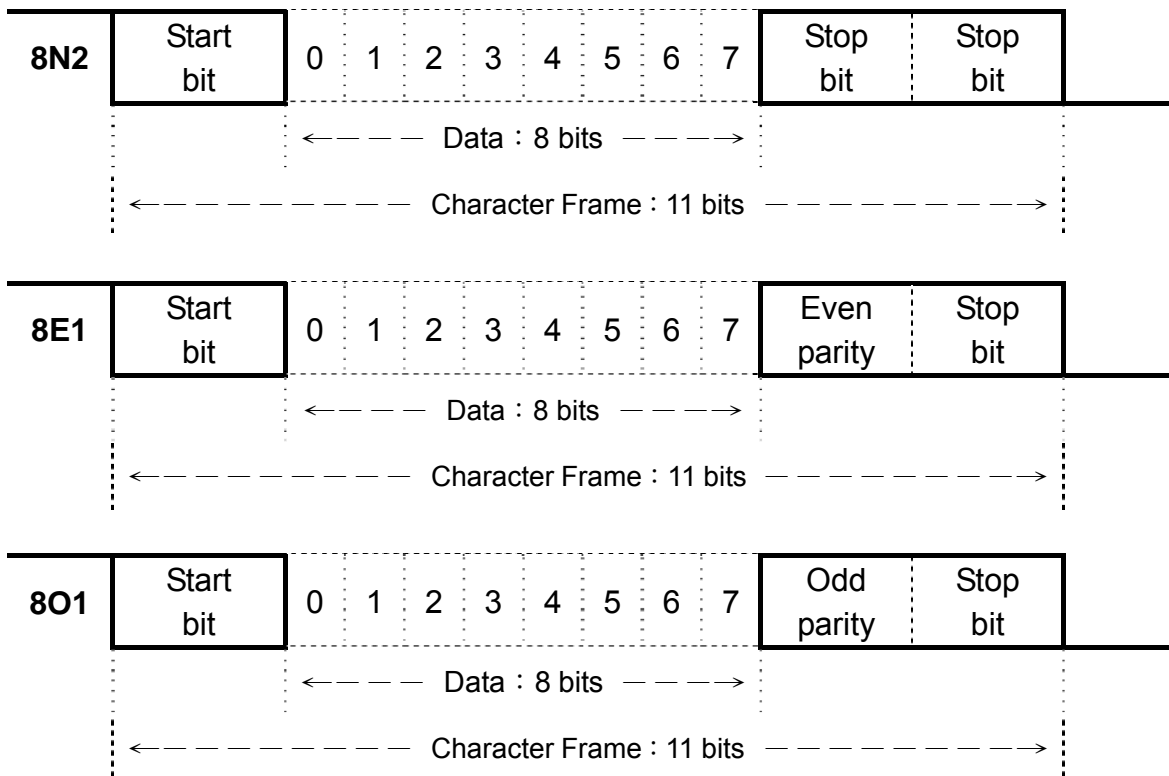
位元結構

ASCII 模式

10 bit 位元框 (用於 7-bit 位元資料)



11 bit 位元框 (用於 8-bit 位元資料)



通訊資料結構

ASCII 模式

代號	名稱	內容說明
STX	通訊起始	3AH；字元 '：'
ADR	通訊位址	1-byte 包含 2 個 ASCII 碼 通訊位址範圍為 1 ~ 254，須先轉換為十六進制； 例如驅動器局號為 20，十六進制為 14H， ADR = '1'，'4' → '1' = 31H，'0' = 34H
CMD	命令指令	1-byte 包含 2 個 ASCII 碼 常用命令指令碼如下：03H(讀暫存器)、06H(寫單個暫存器)、08H(診斷功能)、10H(寫多個暫存器)
DATA(n-1) DATA(0)	資料字元	n-word = 2n-byte (含 4n 個 ASCII 碼)； $n \leq 30$ 資料字元格式依命令指令碼而定
LRC	校驗碼	1-byte 包含 2 個 ASCII 碼
END 1	結束碼 1 (CR)	0DH；字元 '\r'
END 0	結束碼 0 (LF)	0AH；字元 '\n'

RTU 模式

代號	名稱	內容說明
STX	通訊起始	超過 10ms 的靜止時間
ADR	通訊位址	1-byte 通訊位址範圍為 1 ~ 254，須先轉換為十六進制； 例如驅動器局號為 20，十六進制為 14H， ADR = '14H'
CMD	命令指令	1-byte 常用命令指令碼如下：03H(讀暫存器)、06H(寫單個暫存器)、08H(診斷功能)、10H(寫多個暫存器)
DATA(n-1) DATA(0)	資料字元	n-word = 2n-byte； $n \leq 30$ 資料字元格式依命令指令碼而定
CRC-Low	校驗碼-低位元	1-byte
CRC-High	校驗碼-高位元	1-byte
END 0	結束碼 0	超過 10ms 的靜止時間

常用命令指令碼

03H：讀暫存器

連續讀取 N 個字 (word)，N 最大為 29 (1DH)。

例如：從局號 01H 驅動器的起始位址 0200 連續讀取 2 個字。

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo		回應訊息 Servo → PC (OK)		Servo → PC (ERROR)	
STX	':'	STX	':'	STX	':'
ADR	'0'	ADR	'0'	ADR	'0'
	'1'		'1'		'1'
CMD	'0'	CMD	'0'	CMD	'8'
	'3'		'3'		'3'
起始資料位址	(高位) '0'	資料 (位元數)	'0'	異常碼	'0'
	'2'		'4'		'2'
	(低位) '0'	位址 0200H 內容	(高位) '0'	LRC	'7'
	'0'		'0'		'A'
資料長度 (以 word 計算)	'0'		(低位) 'B'	END1 (CR)	(0DH)
	'0'		'1'		END0 (LF)
	'0'	位址 0201H 內容	(高位) '1'		
	'2'		'F'		
LRC	'F'		(低位) '4'		
	'8'		'0'		
END1 (CR)	(0DH)	LRC	'E'		
END0 (LF)	(0AH)		'8'		
		END1 (CR)	(0DH)		
		END0 (LF)	(0AH)		

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo		回應訊息 Servo → PC (OK)		Servo → PC (ERROR)	
ADR	01H	ADR	01H	ADR	01H
CMD	03H	CMD	03H	CMD	83H
起始資料位址	(高位) 02H	資料 (位元數)	04H	異常碼	02H
	(低位) 00H		0200H (高位) 00H		CRC 低位
資料長度 (以 word 計算)	00H	0200H 的內容	(低位) BAH	CRC 高位	F1H
	02H		0201H (高位) 1FH		
CRC 低位	04H	0201H 的內容	(低位) 40H		
CRC 高位	07H		CRC 低位	A3H	
		CRC 高位	D4H		

06H：寫單個暫存器

寫一個字到暫存器。

例如：將 100 (0064H) 寫到局號為 01 驅動器的起始位址 0200H 中。

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo			回應訊息 Servo → PC (OK)			Servo → PC (ERROR)		
STX		'.'	STX		'.'	STX		'.'
ADR		'0'	ADR		'0'	ADR		'0'
		'1'			'1'			'1'
CMD		'0'	CMD		'0'	CMD		'8'
		'6'			'6'			'6'
起始資料位址	(高位)	'0'	起始資料位址	(高位)	'0'	異常碼		'0'
		'2'			'2'			'3'
	(低位)	'0'		(低位)	'0'	LRC		'7'
		'0'			'0'			'6'
資料內容 (word 格式)		'0'	資料內容 (word 格式)		'0'	END1 (CR)		(0DH)
		'0'			'0'	END0 (LF)		(0AH)
		'6'			'6'			
		'4'			'4'			
LRC		'9'	LRC		'9'			
		'3'			'3'			
END1 (CR)		(0DH)	END1 (CR)		(0DH)			
END0 (LF)		(0AH)	END0 (LF)		(0AH)			

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo			回應訊息 Servo → PC (OK)			Servo → PC (ERROR)		
ADR		01H	ADR		01H	ADR		01H
CMD		06H	CMD		03H	CMD		86H
起始資料位址	(高位)	02H	起始資料位址	(高位)	02H	異常碼		03H
	(低位)	00H		(低位)	00H	CRC 低位		02H
資料內容 (word 格式)		00H	資料內容 (word 格式)		00H	CRC 高位		61H
		64H			64H			
CRC 低位		89H	CRC 低位		89H			
CRC 高位		99H	CRC 高位		99H			

08H：診斷功能

使用子功能碼 0000H，檢查在 Master 和 Slaver 之間的傳輸信號。資料內容可為任意數。

例如：對局號為 01H 的驅動器使用診斷功能。

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo			回應訊息 Servo → PC (OK)			Servo → PC (ERROR)				
STX		‘:’	STX		‘:’	STX		‘:’		
ADR		‘0’	ADR		‘0’	ADR		‘0’		
		‘1’			‘1’			‘1’		
CMD		‘0’	CMD		‘0’	CMD		‘8’		
		‘8’			‘8’			‘8’		
子功 能碼	(高位)	‘0’	子功 能碼	(高位)	‘0’	異常碼	‘0’			
		‘0’			‘0’		‘3’			
	(低位)	‘0’		(低位)	‘0’		LRC		‘7’	
		‘0’			‘0’				‘4’	
資料內容 (word 格式)		‘A’	資料內容 (word 格式)		‘A’	END1 (CR)		(0DH)		
		‘5’			‘5’			END0 (LF)	(0AH)	
		‘3’			‘3’					
		‘7’			‘7’					
LRC		‘1’	LRC		‘1’	END1 (CR)		(0DH)		
		‘B’			‘B’					
END1 (CR)		(0DH)	END1 (CR)		(0DH)	END0 (LF)		(0AH)		
END0 (LF)		(0AH)	END0 (LF)		(0AH)					

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo			回應訊息 Servo → PC (OK)			Servo → PC (ERROR)		
ADR		01H	ADR		01H	ADR		01H
CMD		08H	CMD		08H	CMD		88H
子功 能碼	(高位)	00H	子功 能碼	(高位)	00H	異常碼		03H
	(低位)	00H		(低位)	00H	CRC 低位		06H
資料內容 (word 格式)		A5H	資料內容 (word 格式)		A5H	CRC 高位		01H
		37H			37H			
CRC 低位		DAH	CRC 低位		DAH			
CRC 高位		8DH	CRC 高位		8DH			

10H：寫多個暫存器

將 N 個字寫到連續暫存器中，N 最大為 27 (1BH)。

例如：將 100 (0064H)、300 (012CH) 寫到局號為 01 伺服驅動器的起始位址 0100H 的連續兩個暫存器中。

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo

STX		':'
ADR	(高位)	'0'
	(低位)	'1'
CMD	(高位)	'1'
	(低位)	'0'
起始資料位址	(高位)	'0'
		'1'
	(低位)	'0'
		'0'
資料長度 (以 word 計算)	'0'	
	'0'	
	'0'	
	'2'	
資料長度 (位元數)	'0'	
	'4'	
寫資料到 0100H	(高位)	'0'
		'0'
	(低位)	'6'
		'4'
寫資料到 0101H	(高位)	'0'
		'1'
	(低位)	'C'
		'2'
LRC	'5'	
	'7'	
END1 (CR)	(0DH)	
END0 (LF)	(0AH)	

回應訊息 Servo → PC (OK)

STX		':'
ADR	(高位)	'0'
	(低位)	'1'
CMD	(高位)	'1'
	(低位)	'0'
起始資料位址	(高位)	'0'
		'1'
	(低位)	'0'
		'0'
資料長度 (以 word 計算)	'0'	
	'0'	
	'0'	
	'2'	
LRC	'E'	
	'C'	
END1 (CR)	(0DH)	
END0 (LF)	(0AH)	

Servo → PC (ERROR)

STX		':'
ADR	(高位)	'0'
	(低位)	'1'
CMD	(高位)	'9'
	(低位)	'0'
異常碼	(高位)	'0'
	(低位)	'2'
LRC	'6'	
	'D'	
END1 (CR)	(0DH)	
END0 (LF)	(0AH)	

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo

ADR		01H
CMD		10H
起始資料位址	(高位)	01H
	(低位)	00H
資料長度		00H
(以 word 計算)		02H
資料 (位元數)		04H
寫資料到 0100H	(高位)	00H
	(低位)	64H
寫資料到 0101H	(高位)	01H
	(低位)	2CH
CRC 低位		BFH
CRC 高位		ADH

回應訊息 Servo → PC (OK)

ADR		01H
CMD		10H
起始資料位址	(高位)	01H
	(低位)	00H
資料長度		00H
(以 word 計算)		02H
CRC 低位		40H
CRC 高位		34H

Servo → PC (ERROR)

ADR		01H
CMD		90H
異常碼		02H
CRC 低位		CDH
CRC 高位		C1H

LRC (ASCII 模式) 與 CRC (RTU 模式) 校驗碼

LRC 校驗碼：

ASCII 模式採用 LRC (Longitudinal Redundancy Check) 校驗碼。

LRC 校驗是計算 ADR、CMD、起始資料位址及資料內容之總和，將總和結果以 256 (100H) 為單位取餘數 (若總和結果為 19DH，則只取 9DH) 後，再將餘數計算二的補數，最後得到的結果即為 LRC 校驗碼。

例如：對局號為 01H 的驅動器使用診斷功能。

STX		‘：
ADR		‘0’
		‘1’
CMD		‘0’
		‘8’
子功能碼	(高位)	‘0’
		‘0’
	(低位)	‘0’
		‘0’
資料內容 (word 格式)	‘A’	
	‘5’	
	‘3’	
	‘7’	
LRC		‘1’
		‘B’
END1 (CR)		(0DH)
END0 (LF)		(0AH)

$$01H+08H+00H+00H+A5H+37H = E5H$$

將 E5H 取二的補數為 1BH，故可知 LRC 為 ‘1’，‘B’

CRC 校驗碼：

RTU 模式採用 CRC (Cyclical Redundancy Check) 校驗碼。

CRC 校驗計算方法如下：

1. 載入一個 16-bits 之 CRC 暫存器，內容為 FFFFH；
2. 將資料內容第一個 8-bits 位元值與 CRC 暫存器之低位元組做 XOR (Exclusive OR) 運算，然後將結果存入 CRC 暫存器內；
3. 將 CRC 暫存器右移一位元(LSB)，然後將 0 填入至高位元(MSB)；
4. 檢查右移位元(LSB)的值：
若為 0，則將新值放入 CRC 暫存器內；
若為 1，則將新值與 A001H 做 XOR 運算後，再將結果存入 CRC 暫存器內；
5. 重複步驟 3 ~ 4，直到 8 個 bit 全部運算完成後，再進行步驟 6；
6. 取資料內容下一個 8-bits 訊息資料，重複步驟 2 ~ 5 做運算，直到所有訊息資料運算完成後，此時 CRC 暫存器內容即是 CRC 的校驗碼。

Example:

An example of a C language function performing CRC generation is shown on the following pages. All of the possible CRC values are preloaded into two arrays, which are simply indexed as the function increments through the message buffer. One array contains all of the 256 possible CRC values for the high byte of the 16-bit CRC field, and the other array contains all of the values for the low byte.

Indexing the CRC in this way provides faster execution than would be achieved by calculating a new CRC value with each new character from the message buffer.

Note:

This function performs the swapping of the high/low CRC bytes internally. The bytes are already swapped in the CRC value that is returned from the function.

Therefore the CRC value returned from the function can be directly placed into the message for transmission.

The function takes two arguments:

- unsigned char *puchMsg: A pointer to the message buffer containing binary data to be used for generating the CRC
- unsigned short usDataLen: The quantity of bytes in the message buffer.

The function returns the CRC as a type unsigned short.

Low-Order Byte Table

/* Table of CRC values for low-order byte */

```
static char auchCRCLo[] = {
0x00, 0xC0, 0xC1, 0x01, 0xC3, 0x03, 0x02, 0xC2, 0xC6, 0x06, 0x07, 0xC7, 0x05, 0xC5, 0xC4,
0x04, 0xCC, 0x0C, 0x0D, 0xCD, 0x0F, 0xCF, 0xCE, 0x0E, 0x0A, 0xCA, 0xCB, 0x0B, 0xC9, 0x09,
0x08, 0xC8, 0xD8, 0x18, 0x19, 0xD9, 0x1B, 0xDB, 0xDA, 0x1A, 0x1E, 0xDE, 0xDF, 0x1F, 0xDD,
0x1D, 0x1C, 0xDC, 0x14, 0xD4, 0xD5, 0x15, 0xD7, 0x17, 0x16, 0xD6, 0xD2, 0x12, 0x13, 0xD3,
0x11, 0xD1, 0xD0, 0x10, 0xF0, 0x30, 0x31, 0xF1, 0x33, 0xF3, 0xF2, 0x32, 0x36, 0xF6, 0xF7,
0x37, 0xF5, 0x35, 0x34, 0xF4, 0x3C, 0xFC, 0xFD, 0x3D, 0xFF, 0x3F, 0x3E, 0xFE, 0xFA, 0x3A,
0x3B, 0xFB, 0x39, 0xF9, 0xF8, 0x38, 0x28, 0xE8, 0xE9, 0x29, 0xEB, 0x2B, 0x2A, 0xEA, 0xEE,
0x2E, 0x2F, 0xEF, 0x2D, 0xED, 0xEC, 0x2C, 0xE4, 0x24, 0x25, 0xE5, 0x27, 0xE7, 0xE6, 0x26,
0x22, 0xE2, 0xE3, 0x23, 0xE1, 0x21, 0x20, 0xE0, 0xA0, 0x60, 0x61, 0xA1, 0x63, 0xA3, 0xA2,
0x62, 0x66, 0xA6, 0xA7, 0x67, 0xA5, 0x65, 0x64, 0xA4, 0x6C, 0xAC, 0xAD, 0x6D, 0xAF, 0x6F,
0x6E, 0xAE, 0xAA, 0x6A, 0x6B, 0xAB, 0x69, 0xA9, 0xA8, 0x68, 0x78, 0xB8, 0xB9, 0x79, 0xBB,
0x7B, 0x7A, 0xBA, 0xBE, 0x7E, 0x7F, 0xBF, 0x7D, 0xBD, 0xBC, 0x7C, 0xB4, 0x74, 0x75, 0xB5,
0x77, 0xB7, 0xB6, 0x76, 0x72, 0xB2, 0xB3, 0x73, 0xB1, 0x71, 0x70, 0xB0, 0x50, 0x90, 0x91,
0x51, 0x93, 0x53, 0x52, 0x92, 0x96, 0x56, 0x57, 0x97, 0x55, 0x95, 0x94, 0x54, 0x9C, 0x5C,
0x5D, 0x9D, 0x5F, 0x9F, 0x9E, 0x5E, 0x5A, 0x9A, 0x9B, 0x5B, 0x99, 0x59, 0x58, 0x98, 0x88,
0x48, 0x49, 0x89, 0x4B, 0x8B, 0x8A, 0x4A, 0x4E, 0x8E, 0x8F, 0x4F, 0x8D, 0x4D, 0x4C, 0x8C,
0x44, 0x84, 0x85, 0x45, 0x87, 0x47, 0x46, 0x86, 0x82, 0x42, 0x43, 0x83, 0x41, 0x81, 0x80,
0x40
};
```

異常碼

若在通訊連接過程中發生錯誤，驅動器將發送錯誤異常碼，並將命令功能碼加 80H 後一起傳送給 ModBus 主站系統。

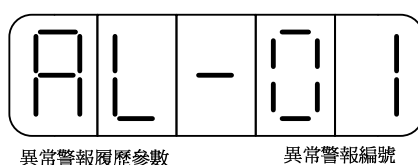
異常碼	名稱	描述
01	命令指令碼異常	The function code received in the query is not an allowable action for the server (or slave).
02	資料位址異常	The data address received in the query is not an allowable address for the server (or slave).
03	資料內容異常	A value contained in the query data field is not an allowable value for server (or slave).
04	從站設備錯誤	An unrecoverable error occurred while the server (or slave) was attempting to perform the requested action.
05	通訊命令模式錯誤	RTU mode: CRC check error
06	通訊命令模式錯誤	ASCII mode: LRC check error or no end code(CRLF)

第八章 異常警報排除

8-1 異常警報說明

當本裝置最左邊兩個LED顯示AL時，表示本裝置目前無法正常運作，使用者可依照下節的對策說明，將狀況排除後，再按照正常程序繼續操作本裝置，若仍無法將異常警報排除時，請洽經銷商或製造商，以提供進一步的處理方式。

當異常警報發生時，LED顯示狀態如下所示：



其中異常警報編號對應的警報請參考下一節說明，例如：異常警報編號為01表示目前發生電源電壓過低警報。

本裝置也提供使用者查詢過去發生前九次的異常警報，如下所示：

異常警報履歷參數

參數代號	名稱與機能
AL-xx	目前警報訊息
A1-xx	過去第 1 次警報訊息
A2-xx	過去第 2 次警報訊息
A3-xx	過去第 3 次警報訊息
A4-xx	過去第 4 次警報訊息
A5-xx	過去第 5 次警報訊息
A6-xx	過去第 6 次警報訊息
A7-xx	過去第 7 次警報訊息
A8-xx	過去第 8 次警報訊息
A9-xx	過去第 9 次警報訊息

註)xx代表當時的異常警報編號。

請依照下面步驟操作使用異常警報履歷參數來查詢過去發生前九次的異常警報。

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵3次進入異常警報履歷參數。
3			按UP鍵1次，選擇過去第1次警報履歷項次，右邊兩個LED顯示警報編號為03(馬達過負載)。
4			按UP鍵1次，選擇過去第2次警報履歷項次，右邊兩個LED顯示警報編號為01(電源電壓過低)。
5			按MODE鍵1次進入系統參數。

8-2 異常排除對策

異常警報編號	異常警報說明	排除對策	警報清除方式	異常警報碼輸出			
				CN1-25 BB/A3	CN1-24 ST/A2	CN1-23 PC/A1	CN1-22 LM/A0
00	目前沒有警報	—	—	無異常警報發生時，CN1-22~CN1-25依照預設機能動作，請參閱2-2-1。			
01	電源電壓過低	使用電表量測外部電源電壓，確認輸入電壓是否符合規格。若仍無法解決，可能驅動器內部元件故障。 ※此訊息通常發生於電源送入驅動器時。	開關 重置	1	1	1	0
	外部電源電壓低於額定電源電壓(約190V)。						
02	電源電壓過高 (回生異常)	1、請使用電表量測外部電源電壓，確認輸入電壓是否符合規格。 2、確認參數 Cn012 是否依規定設定。 3、動作中產生此訊息：在許可範圍內延長加減速時間或減低負載慣量。否則需要外加回生電阻。 (請向經銷商或製造商洽詢)	開關 重置	1	1	0	1
	1、外部電源電壓高於額定電源電壓(約410V)。 2、回生電壓過大。						
03	馬達過負載	1、檢查馬達端接線(U、V、W)及編碼器接線是否正常。 2、調整驅動器增益，因為增益調整不當會造成馬達共振，導致電流過大造成馬達過負載。 3、在許可範圍內延長加減速時間或減低負載慣量。 ※此訊息通常發生於動作中，如果動作沒多久就發生異常警報，請先作第1項檢查。	開關 重置	1	1	0	0
	當驅動器連續使用大於額定負載兩倍時，大約10秒鐘的時間會產生此異常警報。						
04	驅動器過電流	1、檢查馬達端接線(U、V、W)及編碼器接線是否正常，並請依照 第二章的馬達及電源標準接線圖 接續外部電源。 2、請先將電源關閉，30 分鐘後重新送入電源，如果異常警報依然存在，可能驅動器內部功率晶體元件故障或雜訊干擾造成。	電源 重置	1	0	1	1
	驅動器主迴路電流超出保護範圍，功率晶體直接產生異常警報。						


異常警報編號	異常警報說明	排除對策	警報清除方式	異常警報碼輸出			
				CN1-25 BB/A3	CN1-24 ST/A2	CN1-23 PC/A1	CN1-22 LM/A0
05	編碼器 ABZ 相信號異常	1、檢查馬達編碼器接線是否接續到驅動器。 2、檢查編碼器接頭是否短路、冷焊或脫落。	電源重置	1	0	1	0
	馬達編碼器故障或連接編碼器的電線不良。						
06	編碼器 UVW 相信號異常	3、檢查編碼器信號端子 CN2-1 和 CN2-2(編碼器電源 5V) 是否正常。	電源重置	1	0	0	1
	馬達編碼器故障或連接編碼器的電線不良。						
07	多機能接點規劃異常	1、檢查參數 Hn601~Hn606 輸入接點機能規劃是否符合： DI-1~DI-6 接腳機能可以重覆，但是重覆機能的接腳動作電位必須相同。 2、檢查參數 Hn613~Hn615 輸出接點機能規劃是否符合： DO-1~DO-3 接腳機能不可以重覆。	電源重置	1	0	0	0
	輸入輸出接點機能規劃錯誤。						
08	記憶體異常	拆掉所有接頭，當電源ON時仍發生警報，需更換驅動器。	電源重置	0	1	1	1
	參數寫入時發生錯誤。						
09	緊急停止作動	1、解除輸入接點 EMC 動作。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖及控制信號標準接線圖接續外部電源及信號線。	開關重置	0	1	1	0
	當輸入接點 EMC 動作時產生此異常警報。 ※至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。						
10	馬達過電流	1、檢查馬達端接線(U、V、W)及編碼器接線是否正常。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖接續外部電源。	開關重置	0	1	0	1
	偵測到馬達電流值超過 4 倍馬達額定電流。						
11	位置誤差量過大	1、增加位置迴路增益(Pn310 及 Pn311)的設定值。 2、加位置迴路前饋增益(Pn307)的設定值來加快馬達反應速度。 3、可範圍內將加減速時間延長或減低負載慣量。 4、檢查馬達線(U、V、W)是否接妥。	開關重置	0	1	0	0
	脈波命令與編碼器迴授脈波差距超過 Pn308 或 Pn309 的設定值。						

異常警報編號	異常警報說明	排除對策	警報清除方式	異常警報碼輸出			
				CN1-25 BB/A3	CN1-24 ST/A2	CN1-23 PC/A1	CN1-22 LM/A0
12	馬達過速度	1、減低輸入的指令速度。 2、電子齒輪比設定不當，請確認電子齒輪比相關設定值。 3、適當調整速度迴路增益 (Sn211 及 Sn213) ，來加快馬達反應速度。	開關重置	0	0	1	1
	偵測到的馬達速度異常過高。						
13	馬達型號錯誤	請先將電源關閉，30分鐘後重新送入電源，如果異常警報依然存在，可能驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖接續外部電源。	電源重置	0	0	1	0
	馬達型號設定錯誤或自動辨識機能異常。						
14	驅動禁止異常	1、解除輸入接點 CCWL 或 CWL 動作。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖及控制信號標準接線圖接續外部電源及信號線。	開關重置	0	0	0	1
	當輸入接點 CCWL 及 CWL 同時動作時產生此異常警報。 ※至於高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。						
15	驅動器過熱	重複過負載會造成驅動器過熱，請更正運轉方式。	開關重置	0	0	0	0
	偵測到功率晶體溫度超過攝氏 90 度。						
16	絕對型編碼器電池異常	1、安裝電池。 2、檢查電池是否接線正確。 3、更換電池。	電源重置	1	0	1	0
	1、絕對型編碼器電池連接不良或未連接。 2、絕對型編碼器電池電壓低於規範。						

異常警報清除方式說明：

1、開關重置：可以利用以下兩種方式清除異常警報：

(a) 輸入接點重置：當異常排除後，先解除輸入接點 **SON** 動作(亦即解除馬達激磁狀態)，再使輸入接點 **ALRS** 動作，即可清除異常警報，使驅動器回復正常運作。至於輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

(b) 按鍵重置：當異常排除後，先解除輸入接點 **SON** 動作(亦即解除馬達激磁狀態)，再同時按下 **UP** 及 **DOWN** 鍵()，即可清除異常警報，使驅動器回復正常運作。

2、電源重置：當異常排除後，需**重新開機**(關閉電源後再重新輸入電源)，才能清除異常警報，使驅動器回復正常運作。**強烈建議使用電源重置來清除異常警報時，最好先解除輸入接點 **SON** 動作(亦即解除馬達激磁狀態)。**

※ 注意：異常警報清除前，需確認控制器沒有發出命令給驅動器，以免造成馬達暴衝。

第九章 綜合規格

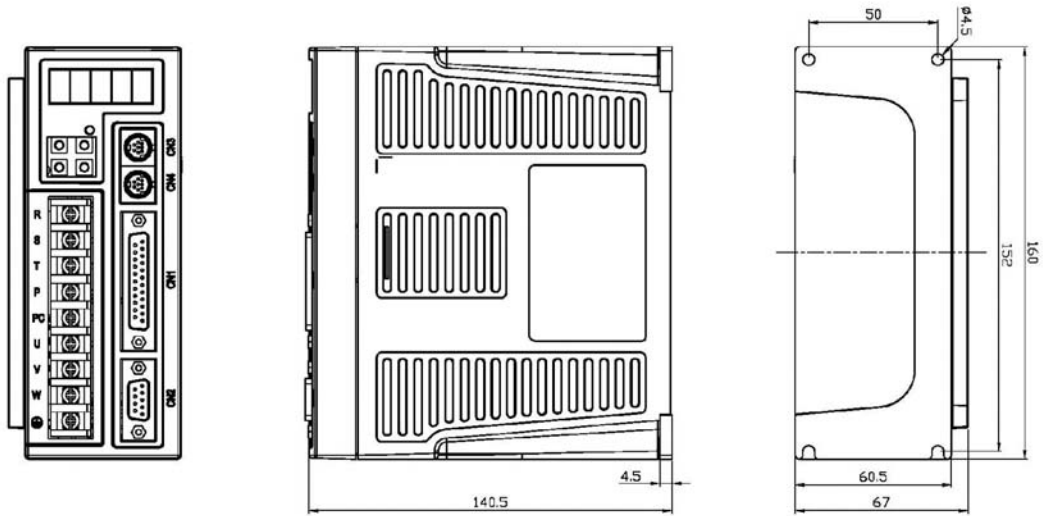
9-1 伺服驅動器詳細規格與尺寸型式

伺服驅動器機型 JSDEP-□□□□		10A	15A	20A	30A	50A3	75A3
所適用的伺服馬達 JSMA-□□□□		SC01		SC04	SC08	MA15	MB30
		SC04* ¹		SC08* ¹	MA10	MB15	MC30
		LC03		LC08	MB10	MC15	MH30
		—		MA05	MC10	MB20	—
		—		MH05	MH10	MC20	—
		—		—	—	—	—
基本規格	所適用伺服馬達 最大容量[KW]	0.1	0.4	0.75	1.0	2.0	3.0
	連續輸出電流[A rms]	0.94	2.5	4.4	5.16	9.5	15.0
	最大輸出電流[A rms]	2.82	7.5	13.2	15.5	28.5	42.0
	輸入電源	單相或三相 AC 170 ~ 253V				三相 AC 170 ~ 253V	
	主回路 R、S、T	50 / 60Hz ±5%					
	冷卻方式	自然冷卻		風扇冷卻			
控制方式	三相全波整流 IGBT PWM 控制 (正弦波電流驅動方式)						
內部功能	回授[編碼器解析數]	增量式編碼器：2500ppr / 8192ppr					
	顯示及操作	主/控回路電源指示燈；五位七段顯示器；四個功能操作鍵					
	控制模式	位置(外部脈波命令)、位置(內部位置命令)、速度、轉矩及雙模式切換(位置/速度、速度/轉矩、位置/轉矩)					
	回生煞車	內建煞車晶體 / 可外接煞車電阻					
	保護機能	15 種異常警報					
	通訊介面	RS-232 / RS-485 (Modbus protocol)					
位置控制模式	指令控制方式	外部指令脈衝命令 / 三十二組內部暫存器命令					
	外部指令 脈衝輸入	型式	正負緣觸發：方向+脈衝、CCW 脈衝+CW 脈衝、相位差脈衝(A 相+B 相)				
		波形	線驅動器 Line Driver (+5V 準位)、開集極 Open Collector (+5 ~ +24V 準位)				
		最大頻率	4Mpps(線驅動器) / 200Kpps(開集極)				
	電子齒輪比	$1/200 \leq A/B \leq 200$ (A=1 ~ 50000 ; B=1 ~ 50000)					
	指令平滑方式	平滑時間常數：0 ~ 10sec					
	定位完成判斷	0 ~ 50000 Pulse					
	前饋增益補償	0 ~ 100 %					
原點復歸機能	內部參數設定						

*1 此驅動器-馬達搭配組合，瞬間最大扭力約為額定 240%

伺服驅動器機型 JSDEP-□□□		10A	15A	20A	30A	50A3	75A3
速度 控制 模式	指令控制方式		外部類比命令 / 三段內部速度命令				
	外部指令	電壓範圍	0 ~ ±10Vdc / 0 ~ 4500rpm (內部參數設定)				
	脈衝輸入	輸入阻抗	10KΩ				
	速度控制範圍		1 : 5000 (內部速度命令) / 1 : 2000 (外部類比命令)				
	速度變動率		負載變動率：0 ~ 100% ±0.03%以下 (在額定轉速時)				
			電壓變動率：±10%變動 ±0.2%以下 (在額定轉速時)				
			溫度變動率：0 ~ 50℃ ±0.5% 以下 (在額定轉速時)				
	指令平滑方式		直線時間常數：0 ~ 50sec；S 型時間常數：0 ~ 5sec；平滑時間常數：0 ~ 10sec				
	頻率特性		600Hz (JL=JM 時)				
轉矩限制		外部類比命令 / 內部參數設定					
零速判定 / 速度到達判定		0 ~ 4500rpm (內部參數設定)					
轉 矩 控 制 模 式	指令控制方式		外部類比命令				
	外部指令	電壓範圍	0 ~ ±10Vdc / 0 ~ ±300%				
	脈衝輸入	輸入阻抗	10KΩ				
	指令平滑方式		直線時間常數：0 ~ 50sec				
	速度限制		外部類比命令 / 內部參數設定				
轉矩到達判定		0 ~ 300% (內部參數設定)					
輸 入 / 輸 出 信 號	位置輸出	輸出型態	A、B、Z 相線驅動輸出 / Z 相開集極輸出				
		分周比	脈波輸出 1 ~ 編碼器-轉脈波數(內部參數可設定任意數值)				
	數位輸入 [NPN/PNP]	6 點 可任意規劃	伺服啟動、異常警報清除、P/PI 切換、CCW/CW 方向驅動禁止、外部轉矩限制、脈波誤差量清除、伺服鎖定、緊急停止、內部速度命令選擇、控制模式切換、位置命令禁止、增益切換、電子齒輪比分子選擇、內部位置命令觸發、內部位置命令暫停、開始回到原點、外部參考原點、內部位置命令選擇				
	數位輸出 [Photocoupler]	3 點 可任意規劃	伺服準備完成、伺服異常、零速度訊號、機械煞車訊號、速度到達信號、定位完成訊號、原點復歸完成訊號、轉矩到達輸出完成訊號				
使 用 環 境	安裝地點		室內(避免陽光直射)				
			無腐蝕性霧氣(避免油煙易燃瓦斯塵埃)				
	標高		海拔 1000M 以下				
	溫度		操作溫度：0 ~ 50℃；儲存溫度：-20 ~ +65℃				
	溼度		90%RH 以下(不結露)				
振動		10 ~ 57Hz：20m/s ² ；57 ~ 150Hz：2G					

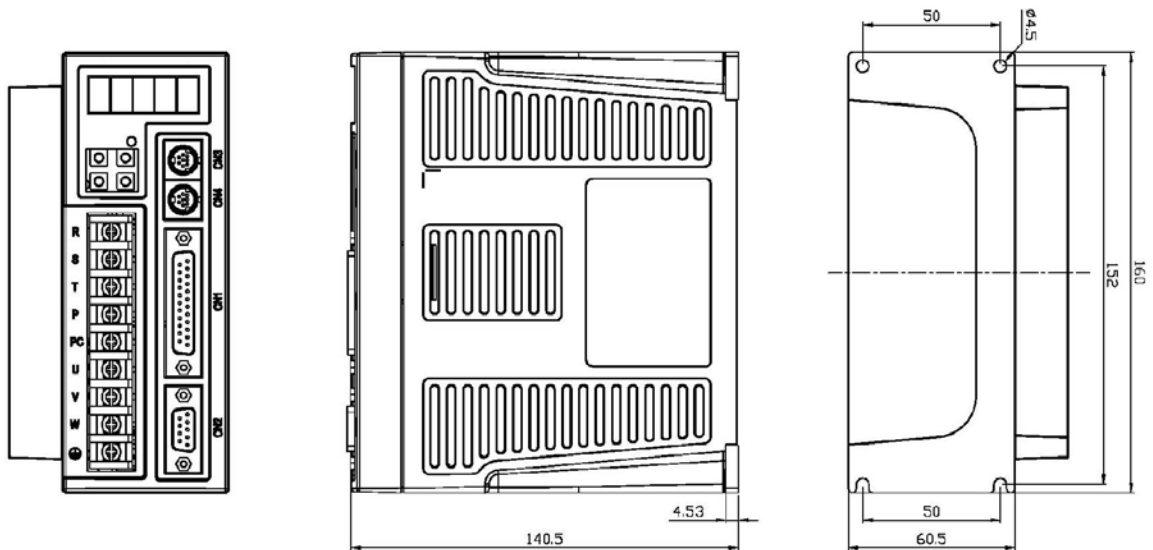
※ JSDEP-10A / 15A / 20A / 30A 尺寸圖



型號	H	H1	W
JSDEP-10A/15A	160	152	67
JSDEP-20A/30A	160	152	80

單位：mm

※ JSDEP-50A3 / 75A3 尺寸圖

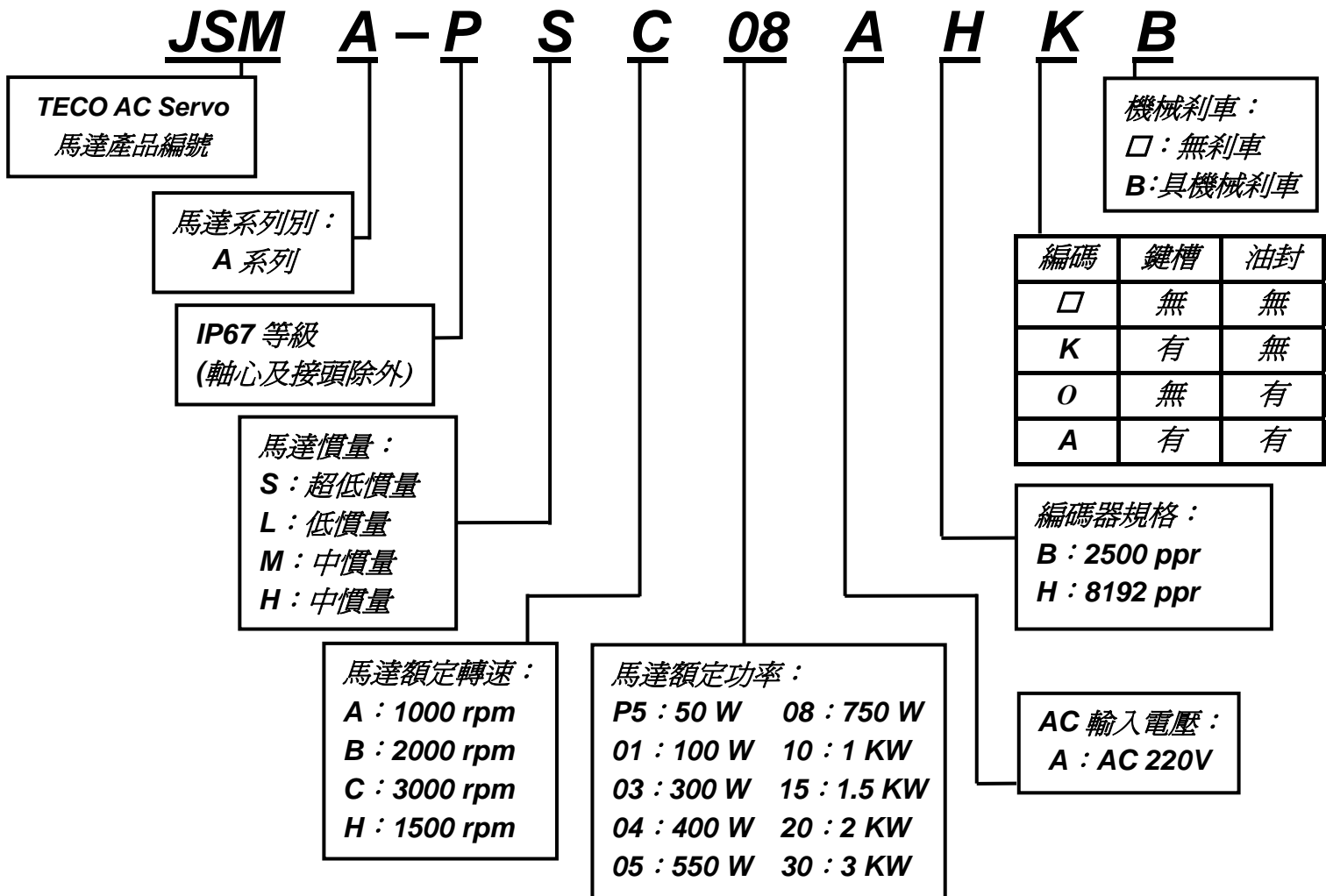


型號	H	H1	W
JSDEP-50A3/ 75A3	206	195	80

單位：mm

9-2 伺服馬達詳細規格與尺寸型式

伺服馬達型號說明



※ JSMA-PSC/PLC 馬達規格表

伺服馬達型號	符號	單位	JSMA-P□□□□					
			SCP5	SC01	SC04	SC08	LC03	LC08
搭配驅動器			10A	10A/15A	15A/20A	20A/30A	15A	20A
額定輸出功率	P _R	KW	0.05	0.1	0.4	0.75	0.3	0.75
額定扭矩	T _R	N · m	0.16	0.32	1.27	2.39	0.95	2.39
瞬間最大扭矩	T _{max}	N · m	0.48	0.95	3.82	7.16	2.86	7.16
額定轉速	N _R	rpm	3000				3000	
瞬間最高轉速	N _{max}	rpm	4500			4200	4500	4200
額定相電流	I _R	A	0.65	0.94	2.5	4.3	2.0	3.4
瞬間最大電流	I _{max}	A	1.95	2.82	7.5	12.9	6.0	10.2
轉矩常數	K _T	N · m/A	0.356	0.380	0.510	0.610	0.523	0.774
誘起電壓常數	K _E	V/k rpm	40.4	39.8	61.1	63.8	54.8	81.4
轉子慣量	J _M	Kg · cm ²	0.029	0.036	0.280	0.940	0.677	2.459
馬達阻抗	R _a	Ω	71.00	25.00	5.60	2.41	5.58	2.18
馬達感抗	L _a	mH	24.3	35.0	14.5	8.0	11.6	6.8
機械常數	T _m	ms	1.43	0.59	0.50	0.58	1.32	0.85
電氣常數	T _e	ms	0.34	1.40	2.59	3.30	2.08	3.12
重量(標準)	W	kgw	0.48	0.70	1.37	2.47	1.59	3.05
絕緣等級	—	—	Class B (130°C)			Class F (155°C)		
馬達操作溫度	T	°C	0 ~ 40					
馬達操作溼度	RH	%	<80				<90	
馬達貯藏溫度	T	°C	-20 ~ 60					
馬達貯藏溼度	RH	%	<80				<90	

1(kg · cm)=0.0980665(N · m) ; 1(gf · cm · s²)=0.980665(kg · cm²)

※ JSMA-PM 馬達規格表

伺服馬達型號	符號	單位	JSMA-P□□□□				
			MA05	MA10	MA15	MH05	MH10
搭配驅動器			20A	30A	30A/50A3	20A	30A
額定輸出功率	P _R	KW	0.55	1.0	1.5	0.55	1.0
額定扭矩	T _R	N·m	5.25	9.55	14.32	3.50	6.40
瞬間最大扭矩	T _{max}	N·m	15.76	28.65	42.96	10.51	19.21
額定轉速	N _R	rpm	1000			1500	
瞬間最高轉速	N _{max}	rpm	1500			2000	
額定相電流	I _R	A	3.43	5.16	7.45	2.98	5.0
瞬間最大電流	I _{max}	A	10.3	15.5	22.35	8.94	15.0
轉矩常數	K _T	N·m/A	1.679	2.039	2.110	1.293	1.411
誘起電壓常數	K _E	V/k rpm	175.9	213.6	221.3	135.6	147.6
轉子慣量	J _M	Kg·cm ²	6.26	12.14	17.92	6.26	12.14
馬達阻抗	R _a	Ω	3.58	1.85	1.19	2.31	0.95
馬達感抗	L _a	mH	18.33	12.14	8.44	10.80	8.78
機械常數	T _m	ms	0.76	0.52	0.46	0.83	0.55
電氣常數	T _e	ms	5.12	6.55	7.09	4.68	9.28
重量(標準)	W	kgw	6.45	10.18	13.87	6.45	10.18
絕緣等級	—	—	Class B (130°C)				
馬達操作溫度	T	°C	0 ~ 40				
馬達操作溼度	RH	%	<90				
馬達貯藏溫度	T	°C	-20 ~ 60				
馬達貯藏溼度	RH	%	<90				

1(kg·cm)=0.0980665(N·m) ; 1(gf·cm·s²)=0.980665(kg·cm²)

※ JSMA-PM 馬達規格表

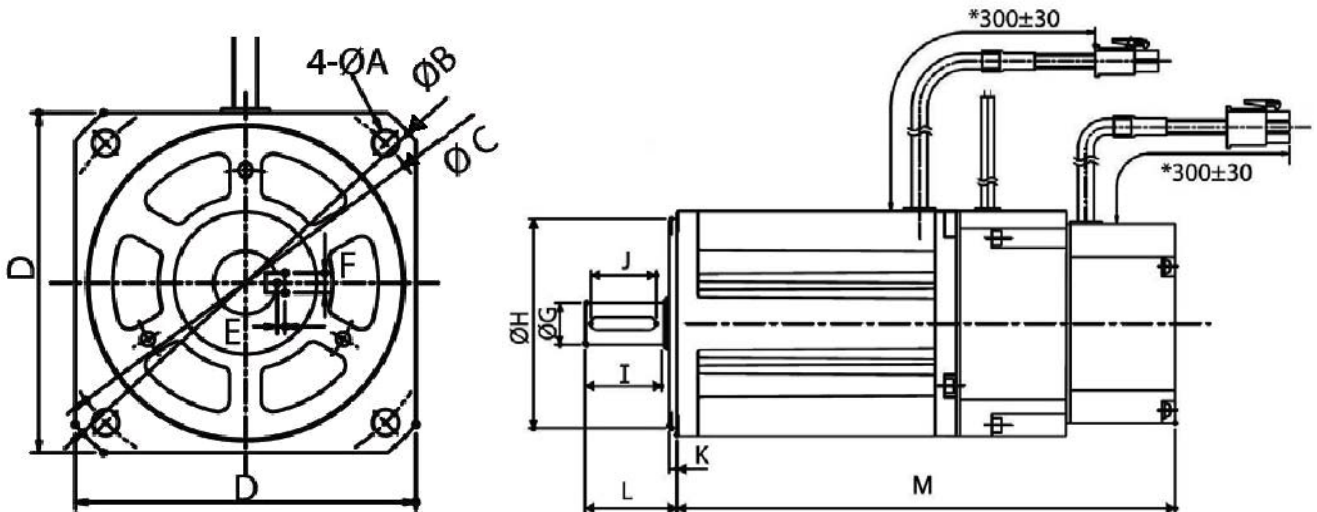
伺服馬達型號	符號	單位	JSMA-P□□□□									
			MB10	MB15	MB20	MB30	MC10	MC15	MC20	MC30	MH30	
搭配驅動器			30A	30A/50A3	50A3	75A3	30A	30A/50A3	50A3	75A3	75A3	
額定輸出功率	P _R	KW	1.0	1.5	2.0	3.0	1.0	1.5	2.0	3.0	3.0	
額定扭矩	T _R	N·m	4.78	7.16	9.55	14.33	3.20	4.78	6.37	9.55	19.1	
瞬間最大扭矩	T _{max}	N·m	14.33	21.49	28.65	42.96	9.60	14.33	19.11	28.65	49.5	
額定轉速	N _R	rpm	2000				3000				1500	
瞬間最高轉速	N _{max}	rpm	2800				4000				2000	
額定相電流	I _R	A	5.16	7.57	9.18	14.0	4.96	7.06	9.5	14.0	15.0	
瞬間最大電流	I _{max}	A	15.5	22.71	27.5	42.0	14.88	21.2	28.5	42.0	39.0	
轉矩常數	K _T	N·m/A	1.019	1.060	1.140	1.130	0.715	0.740	0.740	0.750	1.27	
誘起電壓常數	K _E	V/k rpm	106.8	108.7	119.3	118.3	74.6	77.5	77.4	78.5	81.32	
轉子慣量	J _M	Kg·cm ²	6.26	8.88	12.14	17.92	4.60	6.26	8.88	12.14	39.99	
馬達阻抗	R _a	Ω	1.22	0.79	0.58	0.33	1.02	0.65	0.40	0.25	0.18	
馬達感抗	L _a	mH	6.70	4.74	3.78	2.12	5.06	3.58	2.40	1.62	2.89	
機械常數	T _m	ms	0.70	0.61	0.52	0.45	0.88	0.71	0.62	0.51	0.69	
電氣常數	T _e	ms	5.49	6.00	6.52	6.38	4.96	5.48	6.00	6.56	16.12	
重量(標準)	W	kgw	6.47	8.08	10.16	13.87	5.29	6.49	8.08	10.16	19.5	
絕緣等級	—	—	Class B (130℃)									Class F (155℃)
馬達操作溫度	T	℃	0 ~ 40									
馬達操作溼度	RH	%	<90									
馬達貯藏溫度	T	℃	-20 ~ 60									
馬達貯藏溼度	RH	%	<90									

1(kg·cm)=0.0980665(N·m) ; 1(gf·cm·s²)=0.980665(kg·cm²)

※ JSMA-PSC/PLC 馬達尺寸圖

伺服馬達型號			A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M
JSMA-PL 系列	不附 煞車	LC03AB/H	ψ5.5	ψ100	ψ90	76	2	5	ψ14	ψ70	25	20	3	30	113.4
		LC08AB/H	ψ6.5	ψ112	ψ100	86	2	5	ψ16	ψ80	30	25	3	35	148
		LC08AB/H-0C	ψ6.5	ψ112	ψ100	86	2	5	ψ19	ψ80	30	25	3	35	148
	附 煞車	LC03AB/H	ψ5.5	ψ100	ψ90	76	2	5	ψ14	ψ70	25	20	3	30	147.8
		LC08AB/H	ψ6.5	ψ112	ψ100	86	2	5	ψ16	ψ80	30	25	3	35	183.2
		LC08AB/H-0C	ψ6.5	ψ112	ψ100	86	2	5	ψ19	ψ80	30	25	3	35	183.2
JSMA-PS 系列	不附 煞車	SCP5AB/H	ψ3.5	ψ55	ψ48	42	-	-	ψ8	ψ30	22.5	16	2.5	25	85.8
		SC01AB/H	ψ3.5	ψ55	ψ48	42	-	-	ψ8	ψ30	22.5	16	2.5	25	106.8
		SC04AB/H	ψ5.5	-	ψ70	60	2	5	ψ14	ψ50	25	20	3	30	121.7
		SC08AB/H	ψ5.5	-	ψ90	80	2.5	6	ψ19	ψ70	35	30	3	40	139
	附 煞車	SC04AB/H	ψ5.5	-	ψ70	60	2	5	ψ14	ψ50	25	20	3	30	157.1
		SC08AB/H	ψ5.5	-	ψ90	80	2.5	6	ψ19	ψ70	35	30	3	40	174

單位: mm



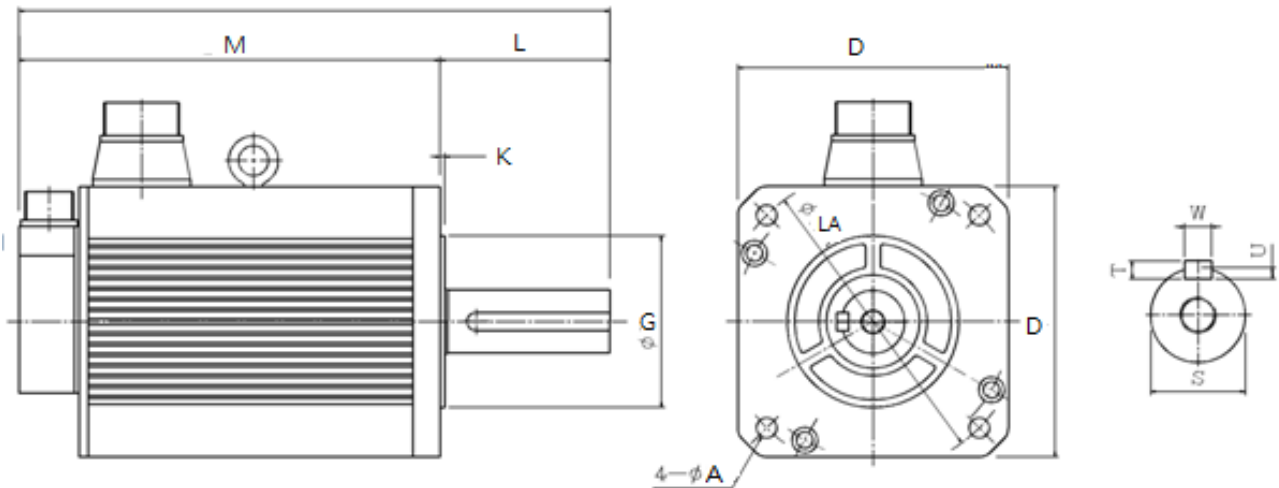
※ JSMA-PM/PH 馬達尺寸圖

伺服馬達型號		A	LA	D	U	W	S	G	K	L	M	
JSMA-PM JSMA-PH 系列	不附煞車	MA05	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	164.8
		MH05	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	164.8
		MA10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	214.8
		MB10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	164.8
		MC10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	149.8
		MH10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	214.8
		MA15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	264.8
		MB15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	184.8
		MC15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	164.8
		MB20	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	214.8
		MC20	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	184.8
		MB30	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	264.8
		MC30	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	214.8
		MH30	13.5	200	180	5	10	35	114.3	3.2	79	254
		HH30	13.5	200	180	5	10	35	114.3	3.2	79	245

單位: mm

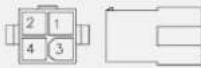






伺服馬達型號			A	LA	D	U	W	S	G	K	L	M
JSMA-PM JSMA-PH 系列	附煞車	MA05	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	219.8
		MH05	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	219.8
		MA10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	269.8
		MB10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	219.8
		MC10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	204.8
		MH10	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	269.8
		MA15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	319.8
		MB15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	239.8
		MC15	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	219.8
		MB20	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	269.8
		MC20	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	239.8
		MB30	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	319.8
		MC30	9	145	130	2.5	6	22	110	6	58	269.8

單位: mm


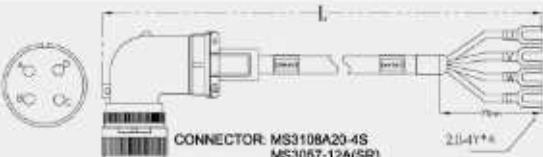
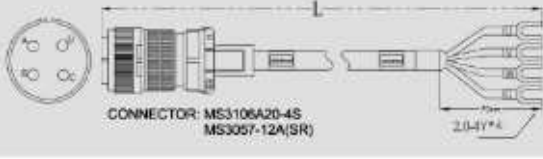
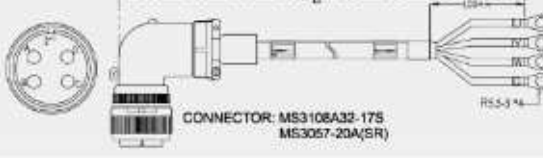



附錄A 週邊配件



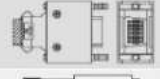
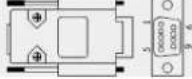
動力接頭

編號	說明	型號
JSSCNM04	搭配 JSMA - S / L 系列 (50W~750W)	 CAP: 172159-1 SCOKET: 170362-1
JSSCNML04	搭配 JSMA - M 系列 不附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3108A20-4S MS3057-12A(SR)
JSSCNMS04	搭配 JSMA - M 系列 不附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3106A20-4S MS3057-12A(SR)
JSSCNBL04	搭配 JSMA - MH / HH 系列 不附煞車機種 (3kW~15kW)	 CONNECTOR: MS3108A32-17S MS3057-20A(SR)
JSSCNBS04	搭配 JSMA - MH / HH 系列 不附煞車機種 (3kW~15kW)	 CONNECTOR: MS3106A32-17S MS3057-20A(SR)
JSSCNML07	搭配 JSMA - M 系列 附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3108A20-15S MS3057-12A(SR)
JSSCNMS07	搭配 JSMA - M 系列 附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3106A20-15S MS3057-12A(SR)

動力中繼線

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSLM001	1	搭配 JSMA - S / L 系列 (50W~750W)	 CAP: 172159-1 SCOKET: 170362-1 L25-4Y
JSSLM003	3		
JSSLM005	5		
JSSLM010	10		
JSSLM015	15		
JSSLM020	20		
JSSMLM001	1	搭配 JSMA - M 系列 不附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3108A20-4S MS3057-12A(SR) 2.0-4Y*4
JSSMLM003	3		
JSSMLM005	5		
JSSMLM010	10		
JSSMLM015	15		
JSSMLM020	20		
JSSMSM001	1	搭配 JSMA - M 系列 不附煞車機種 (550W~3kW)	 CONNECTOR: MS3106A20-4S MS3057-12A(SR) 2.0-4Y*4
JSSMSM003	3		
JSSMSM005	5		
JSSMSM010	10		
JSSMSM015	15		
JSSMSM020	20		
JSSBLM001	1	搭配 JSMA - MH / HH 系列 不附煞車機種 (3kW~5.5kW)	 CONNECTOR: MS3108A32-17S MS3057-20A(SR) RS-5*4
JSSBLM003	3		
JSSBLM005	5		
JSSBLM010	10		
JSSBLM015	15		
JSSBLM020	20		
JSSBSM001	1	搭配 JSMA - MH / HH 系列 不附煞車機種 (3kW~5.5kW)	 CONNECTOR: MS3106A32-17S MS3057-20A(SR) RS-5*4
JSSBSM003	3		
JSSBSM005	5		
JSSBSM010	10		
JSSBSM015	15		
JSSBSM020	20		

編碼器接頭

編號	說明	型號
JSSCNP09	搭配 JSMA - S / L 系列	 CONNECTOR: 172161-1 TERMINAL: 170361-1
JSSCNPL09	搭配 JSMA - M 系列	 CONNECTOR: MS3108A20-18S MS3057-12A(SR)
JSSCN20P	搭配 JSDA ⁺ 系列 (CN2)	 CONNECTOR: 10320-52A0-008 12120-3000PE
JSSEC09P	搭配 JSDE ⁺ 系列 (CN2)	 CONNECTOR: D-SUB9PM 公座 COVER: DC-9CT 長螺絲


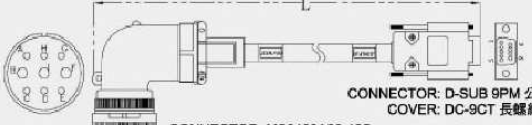
電池模組 (搭配 JSDA⁺ 系列)

編號	說明	型號
JSSBAT	絕對型編碼器專用電池模組	 電池座 電池

通訊式編碼器中繼線 (搭配 JSDA⁺ 系列 15/17 bit 編碼器)

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSLG001	1	搭配 JSMA - S / L 系列 及 JSDA ⁺ 系列	 CONNECTOR: 172161-1 TERMINAL: 170361-1 CONNECTOR: 10320-52A0-008 10120-3000PE
JSSLG003	3		
JSSLG005	5		
JSSLG010	10		
JSSLG015	15		
JSSLG020	20		
JSSMLG001	1	搭配 JSMA - M 系列 及 JSDA ⁺ 系列	 CONNECTOR: MS3108A20-18S MS3057-12A(SR) CONNECTOR: 10320-52A0-008 10120-3000PE
JSSMLG003	3		
JSSMLG005	5		
JSSMLG010	10		
JSSMLG015	15		
JSSMLG020	20		

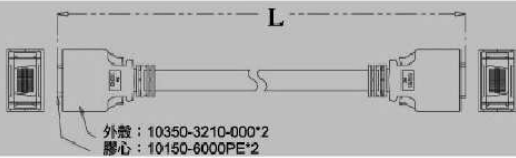
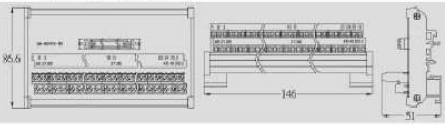
編碼器中繼線 (搭配 JSDE⁺/JSDA⁺ 系列 2500/8192 ppr 編碼器)

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSSELP001	1	搭配 JSMA - S / L 系列 及 JSDE ⁺ /JSDA ⁺ 系列	 CONNECTOR: 172161-1 TERMINAL: 170361-1 CONNECTOR: D-SUB 9P 公座 COVER: DC-9CT 長螺絲
JSSSELP003	3		
JSSSELP005	5		
JSSSELP010	10		
JSSSELP015	15		
JSSSELP020	20		
JSSSEMLP001	1	搭配 JSMA - M 系列 及 JSDE ⁺ /JSDA ⁺ 系列	 CONNECTOR: MS3108A20-18S MS3057-12A(SR) CONNECTOR: D-SUB 9PM 公座 COVER: DC-9CT 長螺絲
JSSSEMLP003	3		
JSSSEMLP005	5		
JSSSEMLP010	10		
JSSSEMLP015	15		
JSSSEMLP020	20		

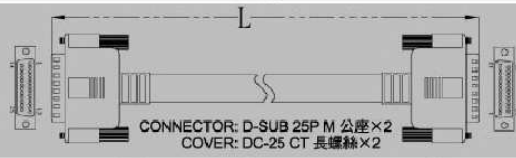
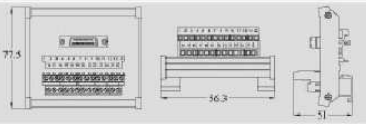
I/O 信號接頭

編號	說明	型號
JSSCN50P	搭配 JSDA ⁺ 系列 (CN1)	CONNECTOR: 10350-52A0-008 10150-3000PE
JSSECN25P	搭配 JSDE ⁺ 系列 (CN1)	CONNECTOR: D-SUB 25P M 公座 COVER: DC-25 CT 長螺絲

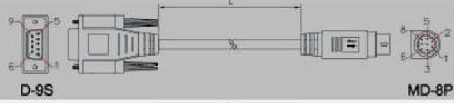

端子台模組(搭配 JSDA⁺系列)

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSSTBC0P5	0.5	搭配 JSDA ⁺ 系列	 <p>外殼: 10350-3210-000*2 膠心: 10150-6000PE*2</p>
JSSSTBC001	1		
JSSSTBC002	2		
JSSSTB50P	—	搭配 JSDA ⁺ 系列	

端子台模組(搭配 JSDE⁺系列)

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSETBC0P5	0.5	搭配 JSDE ⁺ 系列	 <p>CONNECTOR: D-SUB 25P M 公座×2 COVER: DC-25 CT 長螺絲×2</p>
JSSETBC001	1		
JSSETBC002	2		
JSSETB25P	—	搭配 JSDE ⁺ 系列	

通訊連接線

編號	長度 (公尺)	說明	型號
JSSDTC001	1	搭配連結PC	 <p>D-9S MD-8P</p>
JSSDTC002	2		
JSSDTD001	1	搭配連結驅動	 <p>MD-8P MD-8P</p>
JSSDTD002	2		



TECO Electric & Machinery Co., Ltd.
東元電機股份有限公司

10F., No.3-1, Yuancyu St., Nangang District,
Taipei City 115, Taiwan

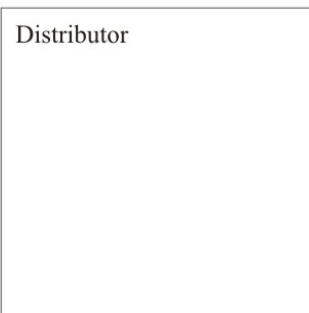
台北聯絡處：115台北市南港區園區街3-1號10樓
TEL：(02)6615-9111 FAX：(02)6615-0933

台中聯絡處：407 台中市四川路66號2樓
TEL：(04)2317-3919 FAX：(04)2312-5106

高雄聯絡處：802高雄市苓雅區自強三路3號33樓之1
TEL：(07)566-5312 FAX：(07)566-5287

台安科技(無錫)有限公司
地址：無錫國家高新技術產業開發區66-0號
TEL：0510-85227555 FAX：0510-85227556

<http://www.teco.com.tw>
<http://www.taian-technology.com>



Ver:02 2013.07

This manual may be modified when necessary because of improvement of the product, modification, or changes in specifications, This manual is subject to change without notice.

為持續改善產品，本公司保留變更設計規格之權利。