

SV660P系列

伺服设计维护使用手册



前言

首先感谢您购买 SV660 系列伺服驱动器！

SV660 系列伺服是汇川技术研制的经济型中小功率的交流伺服产品。该系列产品功率范围为 100W~850W，支持 MODBUS、CANopen 和 CANlink 等通信协议，采用对应的通信接口，配合上位机可实现多台伺服驱动器联网运行。产品提供了自适应调节刚性表设置、惯量辨识及振动抑制等功能，使伺服驱动器简单易用。配合包括小惯量、中惯量的 MS1 系列高响应伺服电机（电机搭配 23 位增量式编码器或者 23 位多圈绝对值编码器），运行更加安静平稳，定位控制更加精准。适用于电子制造、机械手、包装、机床等行业的自动化设备，以高性价比的方案实现快速精确的位置控制、速度控制、转矩控制。

本手册为 SV660 系列伺服驱动器的设计维护使用手册，提供了产品信息、安装、接线、调试以及常见故障处理等指导。对于初次使用的用户，请认真阅读本手册。若对一些功能及性能方面有所疑惑，请咨询我司的技术支持人员以获得帮助。

注意事项

- ◆ 为了说明产品的细节部分，本说明书中的图例有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。使用本产品时，请务必按规定装好外壳或遮盖物，并按照说明书的内容进行操作。
- ◆ 本使用说明书中的图例仅为了说明，可能会与您订购的产品有所不同。
- ◆ 由于产品升级或规格变更，以及为了提高说明书的便利性和准确性，本说明书的内容会及时进行变更。
- ◆ 由于损坏或遗失而需要订购使用说明书时，请与本公司各区域代理商联系，或直接与本公司客户服务中心联系。
- ◆ 如果您使用中仍有一些使用问题不明，请与本公司客户服务中心联系。
- ◆ 全国统一服务电话：400-777-1260


开箱验货

在开箱时，请认真确认：

确认项目	说明
到货产品是否与您订购的产品型号相符？	核对包装箱上的电机型号及规格是否与您购买的产品一致。
产品是否有损坏的地方？	请查看整机外表，产品在运输过程中是否有破损现象。若发现有某种遗漏或损坏，请速与本公司或您的供货商联系解决。

认证信息

SV660P 系列伺服驱动器及 MS1 系列伺服电机符合下列国际标准，产品已获得 CE 认证资质，包括：

认证名称	认证标志	指令名称		标准	
CE 认证		EMC 指令	2014/30/EU	伺服驱动器	EN 61800-3
				伺服电机	EN 60034-1
		LVD 指令	2014/35/EU	伺服驱动器	EN 61800-5-1
				伺服电机	EN 60034-1
RoHS 指令	2011/65/EU	EN 50581			



NOTE

- ◆ 本系列产品应严格遵守手册中 EMC 相关的电气安装要求，才满足以上认证标准。
- ◆ CE 标记贴于装有本系列产品的设备或装置时，请确认最终设备或装置是否符合欧洲统一标准，相关责任由最终组装产品的客户承担。
- ◆ 更多产品认证信息请向本公司代理或销售负责人咨询。

版本变更记录

日期	变更后版本	变更内容
2018年11月	A00	第一版发行
2019年1月	A01	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 全文 增加 SIZEB 驱动器信息和电机 750W、850W 内容； ◆ 删除全文中“全闭环”功能； ◆ 5.2.6 章节 增加“运动控制完成信号”功能； ◆ 5.2.8 章节 增加原点回零模式 8； ◆ 5.3.2 章节 修改 H06-06 功能码； ◆ 5.4.3 章节 修改 H07-09、H07-10、H07-11、H07-12 功能码； ◆ 第 7 章和 11.3 章节 H04 组修改 H04-00、H04-02、H04-04、H04-06、H04-08 参数设定值；H09 组修改 H09-00、H09-37 参数，删除 H09-26、H09-27、H09-28、H09-29；H11 组增加 H11-09；H17 组修改 H17-33、H17-35、H17-37、H17-39、H17-41、H17-43、H17-45、H17-47、H17-49、H17-51、H17-53、H17-55、H17-57、H17-59、H17-61、H17-63 参数的设定范围； ◆ 6.2.2 章节 修改在线惯量辨识的一般操作流程； ◆ 6.3.2 章节 修改截图； ◆ 6.4.2 章节 修改操作说明和图片； ◆ 6.4.3 章节 修改自动增益调整模式注意事项等内容； ◆ 删除原手册 6.5 章节； ◆ 8.2.1 章节 删除故障码 Er.111、Er.A35、Er.131、Er.200；修改故障码 Er.610、Er.620、Er.630、Er.640、Er.650 类型； ◆ 第 10 章 案例 2 修改伺服型号； ◆ 12.3 章节 增加 FunOUT.24 功能码。

目录

前言.....	1
开箱验货.....	1
认证信息.....	1
版本变更记录.....	2
安全注意事项.....	11
安全声明.....	11
安全等级定义.....	11
安全注意事项.....	11
安全标识.....	14
第 1 章 产品信息.....	15
1.1 伺服驱动器介绍.....	16
1.1.1 铭牌与型号说明.....	16
1.1.2 部件说明.....	17
1.1.3 技术规格.....	19
1.1.4 制动电阻相关规格.....	21
1.2 伺服电机介绍.....	22
1.2.1 电机铭牌与型号说明.....	22
1.2.2 部件说明.....	23
1.2.3 技术规格.....	23
1.3 伺服系统配套规格.....	29
1.4 配套线缆选型.....	30
1.5 通信线缆选配件.....	31
1.6 接插套件选型.....	32
1.7 伺服系统配线图.....	33
第 2 章 安装.....	35
2.1 伺服驱动器的安装.....	36
2.1.1 安装场所.....	36
2.1.2 环境条件.....	36
2.1.3 安装尺寸.....	37
2.1.4 安装注意事项.....	37
2.2 伺服电机的安装.....	39
2.2.1 安装场所.....	39

2.2.2 环境条件	39
2.2.3 安装注意事项	39
2.2.4 外形尺寸	41
第 3 章 配线	45
3.1 伺服驱动器端子引脚分布	48
3.2 伺服驱动器主电路连接	50
3.2.1 主电路端子介绍	50
3.2.2 制动电阻接线错误举例	51
3.2.3 主电路连接电缆推荐型号及规格	51
3.2.4 电源配线实例	53
3.2.5 主电路配线注意事项	54
3.2.6 主电路外围配件规格	55
3.3 伺服驱动器和伺服电机的动力线连接	56
3.4 伺服驱动器和伺服电机的编码器线连接	58
3.5 伺服驱动器控制信号端子 CN1 连接	62
3.5.1 位置指令输入信号	62
3.5.2 数字量输入输出信号	70
3.5.3 编码器分频输出信号	73
3.5.4 抱闸配线	75
3.6 通信信号 CN3/CN4 配线	77
3.6.1 通信信号连接器引脚定义	77
3.6.2 CAN 通讯组网连接	78
3.6.3 485 通讯组网连接	80
3.6.4 与 PC 的通讯连接 (232 通信)	81
3.7 电气接线的抗干扰对策	82
3.7.1 抗干扰配线举例及接地处理	83
3.7.2 噪音滤波器的使用方法	84
3.8 线缆使用的注意事项	86
3.9 三种控制模式配线	87
第 4 章 面板显示与操作	89
4.1 面板组成介绍	90
4.2 面板显示	90
4.2.1 面板显示切换方法	91
4.2.2 状态显示	91
4.2.3 参数显示	92

4.2.4 故障显示.....	93
4.2.5 监控显示.....	94
4.3 参数设定.....	99
4.4 用户密码.....	100
4.5 一般功能.....	101
4.5.1 点动运行.....	101
4.5.2 数字信号强制输入输出.....	102
第 5 章 控制模式.....	107
5.1 基本设定.....	109
5.1.1 运行前检查.....	109
5.1.2 接通电源.....	110
5.1.3 点动运行.....	110
5.1.4 旋转方向选择.....	111
5.1.5 输出脉冲相位选择.....	111
5.1.6 抱闸设置.....	112
5.1.7 制动设置.....	116
5.1.9 伺服停止.....	121
5.1.10 伺服停止.....	128
5.2 位置控制模式.....	130
5.2.1 位置指令输入设置.....	131
5.2.2 电子齿轮比.....	146
5.2.3 位置指令滤波.....	151
5.2.4 位置偏差清除功能.....	152
5.2.5 分频输出功能.....	153
5.2.6 运动控制完成 / 内部指令完成 / 定位完成 / 接近功能.....	155
5.2.7 中设定长功能.....	158
5.2.8 原点复归功能.....	161
5.2.9 位置控制模式功能码框图.....	174
5.3 速度控制模式.....	174
5.3.1 速度指令输入设置.....	175
5.3.2 斜坡函数设置.....	182
5.3.3 零位固定功能.....	183
5.3.4 速度指令限幅.....	183
5.3.5 速度相关 DO 输出功能.....	184
5.3.6 速度控制模式功能码框图.....	188

5.4 转矩控制模式.....	189
5.4.1 转矩指令输入设置.....	189
5.4.2 转矩指令滤波.....	191
5.4.3 转矩指令限制.....	192
5.4.4 转矩模式下速度限制.....	195
5.4.5 转矩到达输出.....	198
5.4.6 转矩控制模式功能码框图.....	200
5.5 混合控制模式.....	201
5.6 绝对值系统使用说明.....	202
5.6.1 概述.....	202
5.6.2 相关功能码设定.....	202
5.6.3 绝对值系统电池盒使用注意事项.....	205
5.6.4 软限位功能.....	206
5.7 辅助功能.....	207
5.7.1 软件复位功能.....	207
5.7.2 电机保护功能.....	207
5.7.3 DI 端口滤波时间设置.....	209
第 6 章 调整.....	211
6.1 概述.....	212
6.2 惯量辨识.....	213
6.2.1 离线惯量辨识.....	214
6.2.2 在线惯量辨识.....	217
6.3 ETune 操作指导.....	218
6.3.1 概述.....	218
6.3.2 操作说明.....	218
6.3.3 注意事项.....	221
6.3.4 常见故障处理.....	221
6.4 STune 操作指导.....	222
6.4.1 概述.....	222
6.4.2 操作说明.....	222
6.4.3 注意事项.....	223
6.5 手动增益调整.....	225
6.5.1 基本参数.....	225
6.5.2 增益切换.....	227
6.5.3 几种滤波对比.....	231

6.5.4 前馈增益	232
6.5.5 伪微分前馈控制	234
6.5.6 转矩扰动观测	234
6.5.7 速度观测器	236
6.5.8 模型跟踪	238
6.5.9 摩擦补偿	240
6.6 不同控制模式下的参数调整	241
6.6.1 位置模式下的参数调整	241
6.6.2 速度模式下的参数调整	242
6.6.3 转矩模式下的参数调整	242
6.7 振动抑制	242
6.7.1 机械共振抑制	243
6.7.2 末端低频抑制	247
6.8 机械特性分析	249
6.8.1 概述	249
6.8.2 操作步骤	249
第 7 章 参数说明	251
H00 组: 伺服电机参数	252
H01 组: 驱动器参数	254
H02 组: 基本控制参数	255
H03 组: 端子输入参数	260
H04 组: 端子输出参数	266
H05 组: 位置控制参数	268
H06 组: 速度控制参数	280
H07 组: 转矩控制参数	285
H08 组: 增益类参数	289
H09 组: 自调整参数	296
H0A 组: 故障与保护参数	301
H0B 组: 监控参数	305
H0C 组: 通信参数	310
H0D 组: 辅助功能参数	313
H11 组: 多段位置功能参数	316
H12 组: 多段速度参数	325
H17 组: 虚拟 DIDO 参数	331
H30 组: 通信读取伺服相关变量	337

H31 组：通信给定伺服相关变量.....	338
第 8 章 故障处理.....	341
8.1 启动时的故障和警告处理.....	342
8.1.1 位置控制模式.....	342
8.1.2 速度控制模式.....	344
8.1.3 转矩控制模式.....	346
8.2 运行时的故障、警告处理.....	347
8.2.1 故障和警告代码表.....	347
8.2.2 故障的处理方法.....	350
8.2.3 警告的处理方法.....	364
8.2.4 内部故障.....	368
第 9 章 通信.....	369
9.1 MODBUS 通信.....	370
9.1.1 硬件配线及 EMC 注意事项.....	370
9.1.2 EMC 布置要求.....	372
9.1.3 485 接口现场应用传输距离、节点和传输速率的关系.....	373
9.1.4 通信参数设定.....	374
9.1.5 MODBUS 通信协议.....	377
9.1.6 485 通信现场常见问题及处理.....	383
9.2 CANlink 通信.....	385
9.2.1 硬件配置.....	385
9.2.2 CANlink 通信参数设置.....	386
9.2.3 CANlink 通信相关故障排查.....	387
9.3 CANopen 通信.....	387
9.3.1 硬件配置.....	387
9.3.2 CANopen 通信参数设置.....	388
9.3.3 CANopen 通信相关故障.....	389
9.4 虚拟 VDI/VDO.....	390
第 10 章 应用案例.....	393
案例 1 典型的脉冲序列定位控制 (PLC 系列).....	394
10.1.1 工程描述.....	394
10.1.2 产品选型与配线.....	394
10.1.3 伺服参数设置.....	399
10.1.4 PLC 程序案例说明.....	399

10.1.5 增益调整.....	403
案例 2 典型的脉冲序列定位控制 (CNC 控制器)	403
10.2.1 工程描述.....	403
10.2.2 产品选型与配线.....	404
10.2.3 伺服参数设置	405
10.2.4 增益调整.....	405
案例 3 典型的总线定位控制 (CANlink3.0)	406
10.3.1 工程描述.....	406
10.3.2 产品选型与配线.....	407
10.3.3 伺服参数设置	408
10.3.4 PLC 程序配置	408
案例 4 SV660P 伺服 MODBUSRTU 通信配置	413
10.4.1 工程描述.....	413
10.4.2 产品选型与配线.....	413
10.4.3 伺服参数设置	415
10.4.4 PLC 程序案例	415
第 11 章 附录	417
11.1 伺服电机容量选定实例.....	418
11.1.1 位置控制选定实例.....	418
11.1.2 速度控制选定实例.....	421
11.2 国外标准对应.....	424
11.2.1 CE 认证.....	424
11.2.2 符合低电压指令的条件.....	424
11.2.3 符合 EMC 指令的条件	425
11.2.4 EMC 标准介绍	425
11.2.5 EMC 滤波器选型指导	425
11.2.6 电缆要求及布线.....	431
11.2.7 漏电流抑制.....	433
11.2.8 常见 EMC 问题解决建议.....	434
11.2.9 对应 UL 标准时的注意事项	434
11.3 功能码参数一览表	435
H00 组 伺服电机参数	435
H01 组 驱动器参数.....	436
H02 组 基本控制参数	437
H03 组 端子输入参数	438

H04 组 端子输出参数	440
H05 组 位置控制参数	441
H06 组 速度控制参数	445
H07 组 转矩控制参数	446
H08 组 增益类参数	447
H09 组 自调整参数	449
H0A 组 故障与保护参数	451
H0B 组 监控参数	452
H0C 组 通信参数	454
H0D 组 辅助功能参数	455
H11 组 多段位置功能参数	456
H12 组 多段速度参数	459
H17 组 虚拟 DIDO 参数	463
H30 组 通信读取伺服相关变量	466
H31 组 通信给定伺服相关变量	466
DIDO 功能定义	466

安全注意事项

安全声明

- 在安装、操作、维护产品时，请先阅读并遵守本安全注意事项。
- 为保障人身和设备安全，在安装、操作和维护产品时，请遵循产品上标识及手册中说明的所有安全注意事项。
- 手册中的“注意”、“警告”和“危险”事项，并不代表所应遵守的所有安全事项，只作为所有安全注意事项的补充。
- 本产品应在符合设计规格要求的环境下使用，否则可能造成故障，因未遵守相关规定引发的功能异常或部件损坏等不在产品质量保证范围之内。
- 因违规操作产品引发的人身安全事故、财产损失等，我司将不承担任何法律责任。

安全等级定义



危险

“危险”表示如果不按规定操作，则导致死亡或严重身体伤害。



警告

“警告”表示如果不按规定操作，则可能导致死亡或严重身体伤害。



注意

“注意”如果不按规定操作，则可能导致轻微身体伤害或设备损坏。

安全注意事项

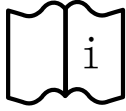
开箱验收	
<p>注意</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 开箱前请检查产品的外包装是否完好，有无破损、浸湿、受潮、变形等情况。 ◆ 请按照层次顺序打开包装，严禁猛烈敲打！ ◆ 开箱时请检查产品和产品附件表面有无残损、锈蚀、碰伤等情况。 ◆ 开箱后请仔细对照装箱单，查验产品及产品附件数量、资料是否齐全 	
<p>警告</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 开箱时发现产品及产品附件有损伤、锈蚀、使用过的迹象等问题，请勿安装！ ◆ 开箱时发现产品内部进水、部件缺少或有部件损坏时，请勿安装！ ◆ 请仔细对照装箱单，发现装箱单与产品名称不符时，请勿安装！ 	
储存与运输时	
<p>注意</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 请按照产品的储存与运输条件进行储存与运输，储存温度、湿度满足要求。 ◆ 避免在水溅雨淋、阳光直射、强电场、强磁场、强烈振动等场所储存与运输。 ◆ 避免产品储存时间超过 3 个月，储存时间过长时，请进行更严密的防护和必要的检验。 ◆ 请将产品进行严格包装后再进行车辆运输，长途运输时必须使用封闭的箱体。 ◆ 严禁将本产品与可能对本产品构成影响或损害的设备或物品一起混装运输。 	

<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 请务必使用专业的装卸设备搬运大型或重型设备与产品!◆ 徒手搬运产品时, 请务必抓牢产品壳体, 避免产品部件掉落, 否则有导致受伤的危险!◆ 搬运产品时请务必轻抬轻放, 随时注意脚下物体, 防止绊倒或坠落, 否则有导致受伤或产品损坏的危险!◆ 设备被起重工具吊起时, 设备下方禁止人员站立或停留。
<p>安装时</p>
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 安装前请务必仔细阅读产品使用说明书和安全注意事项!◆ 严禁改装本产品!◆ 严禁拧动产品零部件及元器件的固定螺栓和红色标记的螺栓!◆ 请勿在强电场或强电磁波干扰的场所安装本产品!◆ 本产品安装在柜体或终端设备中时, 柜体或终端设备需要提供相应的防火外壳、电气防护外壳和机械防护外壳等防护装置, 防护等级应符合相关 IEC 标准和当地法律法规要求。
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁非专业人员进行产品安装、接线、保养维护、检查或部件更换!◆ 本产品的安装、接线、维护、检查或部件更换等, 只有受到过电气设备相关培训, 具有充分电气知识的专业人员才能进行。◆ 安装人员必须熟悉产品安装要求和相关资料。◆ 在需要安装变压器等强电磁波干扰的设备时, 请安装屏蔽保护装置, 避免本产品出现误动作!
<p>接线时</p>
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换!◆ 请勿在电源接通的状态下进行接线作业, 否则会有触电的危险。◆ 接线前, 请切断所有设备的电源。切断电源后设备内部电容有残余电压, 请至少等待 10 分钟再进行接线等操作。◆ 请务必保证设备和产品的良好接地, 否则会有电击危险。◆ 请遵守静电防止措施 (ESD) 规定的步骤, 并佩戴静电手环进行接线等操作, 避免损坏设备或产品内部的电路。
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁将输入电源连接到设备或产品的输出端, 否则会引起设备损坏, 甚至引发火灾。◆ 驱动设备与电机连接时, 请务必保证驱动器与电机端子相序准确一致, 避免造成电机反向旋转。◆ 接线时使用到的线缆必须符合相应的线径和屏蔽等要求, 使用屏蔽线缆的屏蔽层需要单端可靠接地!◆ 接线完成后, 请确保设备和产品内部没有掉落的螺钉或裸露线缆。
<p>上电时</p>
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 上电前, 请确认设备和产品安装完好, 接线牢固, 电机装置允许重新启动。◆ 上电前, 请确认电源符合设备要求, 避免造成设备损坏或引发火灾!◆ 上电时, 设备或产品的机械装置可能会突然动作, 请注意远离机械装置。◆ 上电后, 请勿打开对设备柜门或产品防护盖板, 否则有触电危险!◆ 严禁在通电状态下触摸设备的任何接线端子, 否则有触电危险!◆ 严禁在通电状态下拆卸设备和产品的任何装置或零部件, 否则有触电危险!

运行时
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁在运行状态下触摸设备的任何接线端子，否则有触电危险!◆ 严禁在运行状态下拆卸设备和产品的任何装置或零部件，否则有触电危险!◆ 严禁触摸设备外壳、风扇或电阻等以试探温度，否则可能引起灼伤!◆ 严禁非专业技术人员在运行中检测信号，否则可能引起人身伤害或设备损坏!
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 运行中，避免其他物品或金属物体等掉入设备中，否则引起设备损坏!◆ 请勿使用接触器通断的方法来控制设备启停，否则引起设备损坏!
保养时
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换!◆ 严禁在通电状态下进行设备保养，否则有触电危险!◆ 切断所有设备的电源后，请至少等待 10 分钟再进行设备保养等操作。
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 请按照设备维护和保养要求对设备和产品进行日常和定期检查与保养，并做好保养记录。
维修时
<p> 危险</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换!◆ 严禁在通电状态下进行设备维修，否则有触电危险!◆ 切断所有设备的电源后，请至少等待 15 分钟再进行设备检查、维修等操作。
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 请按照产品保修协议进行设备报修。◆ 设备出现故障或损坏时，由专业人员按照维修指导对设备和产品进行故障排除和维修，并做好维修记录。◆ 请按照产品易损件更换指导进行更换。◆ 请勿继续使用已经损坏的机器，否则会造成更大程度的损坏。◆ 更换设备后，请务必重新进行设备接线检查与参数设置。
报废时
<p> 警告</p> <ul style="list-style-type: none">◆ 请按照国家有关规定与标准进行设备、产品的报废，以免造成财产损失或人员伤亡!◆ 报废的设备与产品请按照工业废弃物处理标准进行处理回收，避免污染环境。

安全标识

■ 手册涉及安全标识



表示安装、运行前务必阅读说明书



表表示务必做好系统和产品接地



表示此处可能有危险



表示此处有高温危险



表示此处有机械伤人危险



表示此处有高压危险



表示等待 ** 分钟才能进行操作

■ 设备本体安全标识

为了保证设备安全操作和维护，请务必遵守粘贴在设备和产品上的安全标识，请勿损坏、损伤或剥下安全标识。安全标识说明如下：

安全标识	内容说明
	<p>为了防止触电，一定要接好接地端子，请务必按照使用说明书的指示操作， Never fail to connect Protective Earth(PE) terminal. Read the manual and follow the safety instructions Before use.</p> <p>电源切断后 15 分钟内不要触摸端子部分， 否则可能导致触电 Do not touch terminals within 15 minutes after Disconnect the power,Risk of electric shock.</p> <p>通电后不要触摸散热器，否则可能导致烫伤。 Do not touch heatsink when power is ON,Risk of burn.</p>



第 1 章 产品信息

1.1 伺服驱动器介绍.....	16
1.1.1 铭牌与型号说明.....	16
1.1.2 部件说明.....	17
1.1.3 技术规格.....	19
1.1.4 制动电阻相关规格.....	21
1.2 伺服电机介绍.....	22
1.2.1 电机铭牌与型号说明.....	22
1.2.2 部件说明.....	23
1.2.3 技术规格.....	23
1.3 伺服系统配套规格.....	29
1.4 配套线缆选型.....	30
1.5 通信线缆选配件.....	31
1.6 接插套件选型.....	32
1.7 伺服系统配线图.....	33

1.1 伺服驱动器介绍

1.1.1 铭牌与型号说明

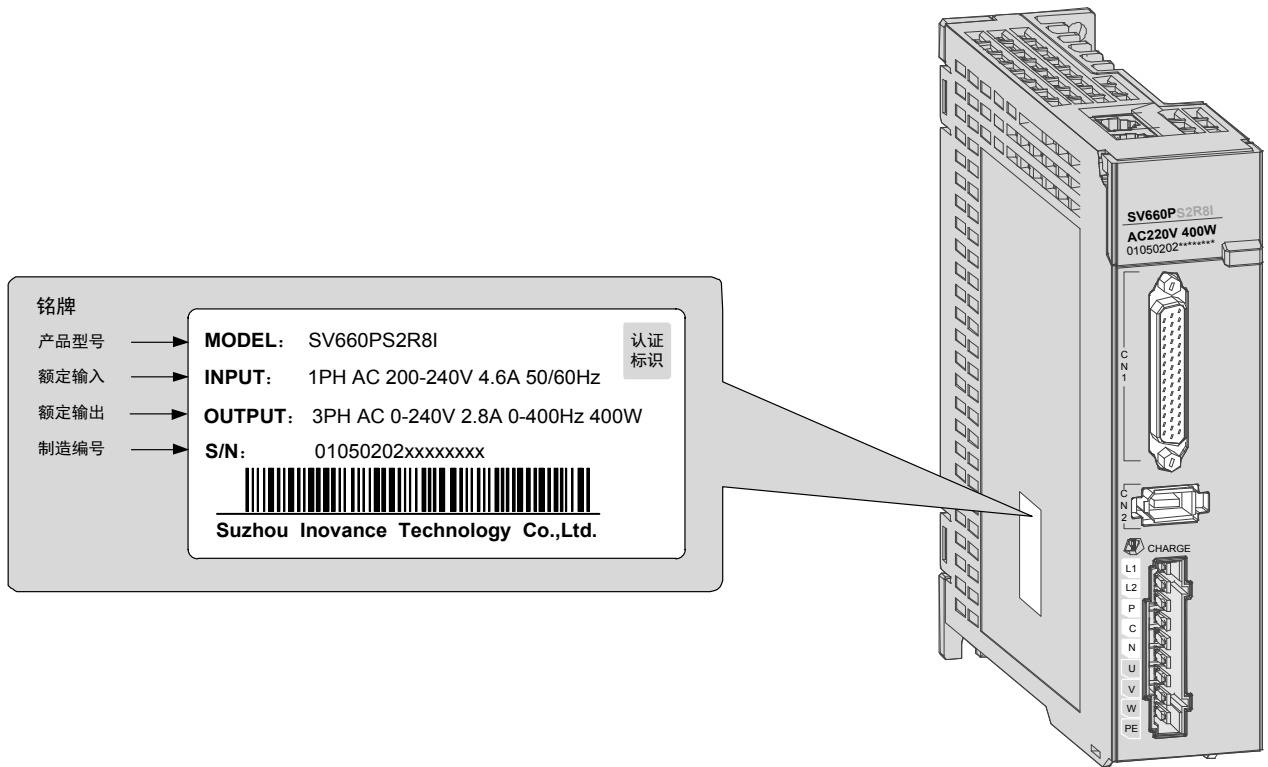
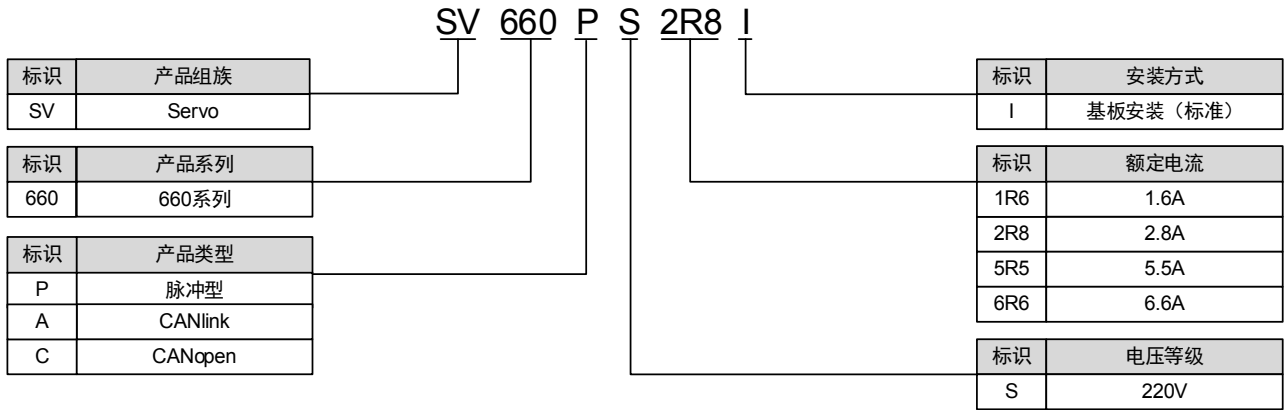
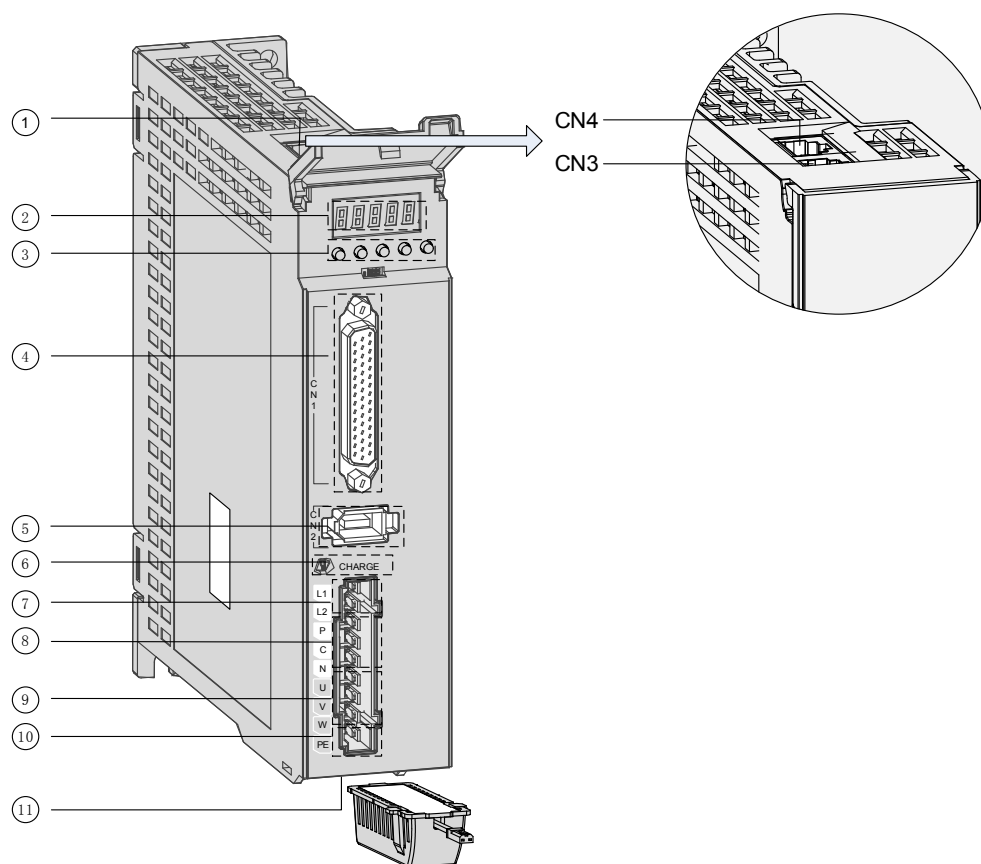


图 1-1 铭牌与型号说明

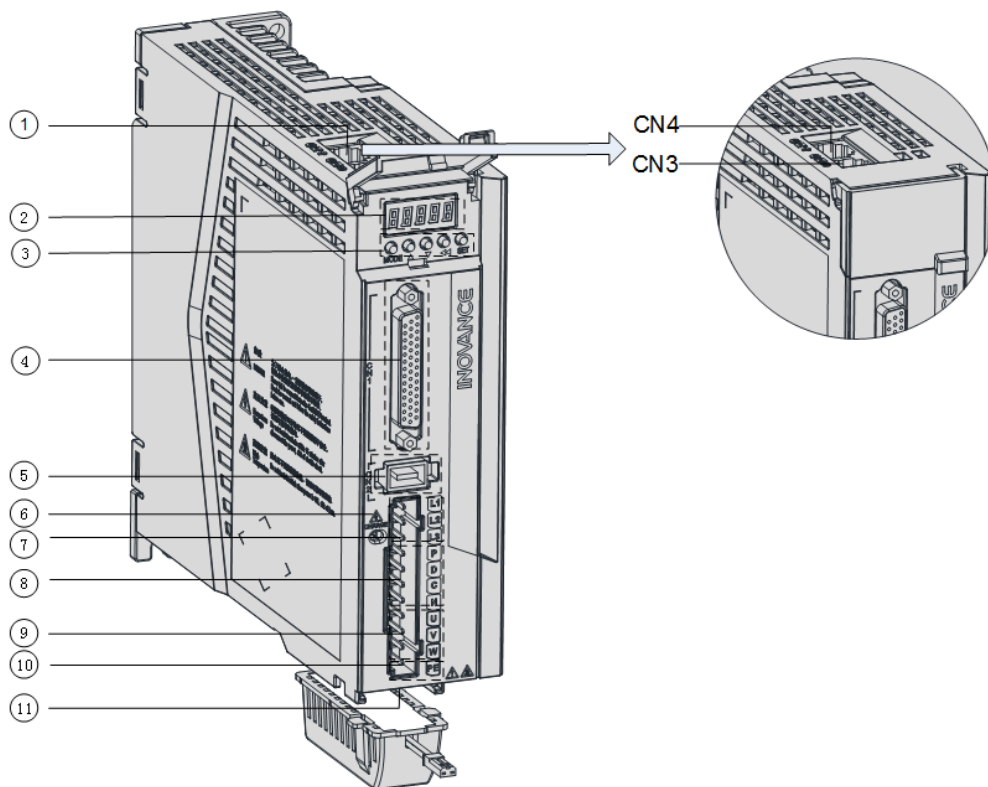
1.1.2 部件说明

1 SIZEA: SV660PS1R6I、SV660PS2R8I



编号	部件名称	说明
1	CN3、CN4 (通信端子)	内部并联，与 RS-232、RS-485 通信指令装置连接。
2	数码管显示器	5 位 7 段 LED 数码管用于显示伺服的运行状态及参数设定。
3	按键操作器	MODE: 依次切换功能码 △: 增加当前闪烁位设置值 ▽: 减少当前闪烁位设置值 ◀◀: 当前闪烁位左移 (长按: 显示多于 5 位时翻页) SET: 保存修改并进入下一级菜单
4	CN1 (控制端子)	指令输入信号及其他输入输出信号用端口。
5	CN2 (编码器连接用端子)	与电机编码器端子连接。
6	CHARGE (母线电压指示灯)	用于指示母线电容处于有电荷状态。指示灯亮时，即使主回路电源 OFF，伺服单元内部电容器可能仍存有电荷。 因此，灯亮时请勿触摸电源端子，以免触电。
7	L1、L2 (电源输入端子) P、N (伺服母线端子)	参考铭牌额定电压等级输入电源。 直流母线端子，用于多台伺服共直流母线。
8	P、C (外接制动电阻连接端子)	需要外接泄放电阻时，将其接于 P、C 之间。
9	U、V、W (伺服电机连接端子)	连接伺服电机 U、V、W 相。
10	PE 接地端子	与电源及电机接地端子连接，进行接地处理。
11	电池盒安装位	使用绝对值编码器时，将电池盒安装至该位置。

2 SIZEB: SV660PS5R5I、SV660PS6R6I



编号	部件名称	说明
1	CN3、CN4 (通信端子)	内部并联，与 RS-232、RS-485 通信指令装置连接。
2	数码管显示器	5 位 7 段 LED 数码管用于显示伺服的运行状态及参数设定。
3	按键操作器	MODE: 依次切换功能码 △: 增加当前闪烁位设置值 ▽: 减少当前闪烁位设置值 ◀◀: 当前闪烁位左移 (长按: 显示多于 5 位时翻页) SET: 保存修改并进入下一级菜单
4	CN1 (控制端子)	指令输入信号及其他输入输出信号用端口。
5	CN2 (编码器连接用端子)	与电机编码器端子连接。
6	CHARGE (母线电压指示灯)	用于指示母线电容处于有电荷状态。指示灯亮时，即使主回路电源 OFF，伺服单元内部电容器可能仍存有电荷。 因此，灯亮时请勿触摸电源端子，以免触电。
7	L1、L2、L3 (电源输入端子)	参考铭牌额定电压等级输入电源。
	P、N (伺服母线端子)	直流母线端子，用于多台伺服共直流母线。
8	P、D、C (外接制动电阻连接端子)	需要外接泄放电阻时，将其接于 P、C 之间。
9	U、V、W (伺服电机连接端子)	连接伺服电机 U、V、W 相。
10	PE 接地端子	与电源及电机接地端子连接，进行接地处理。
11	电池盒安装位	使用绝对值编码器时，将电池盒安装至该位置。



NOTE

◆ S1R6, S2R8 机型无内置制动电阻，无短接片，若需使用外置制动电阻，请将其接入 P, C 间。

1.1.3 技术规格

3 电气规格

项目	SIZE-A 型		SIZE-B 型	
驱动器型号 SV660P	S1R6	S2R8	S5R5	S6R6
连续输出电流 Arms	1.6	2.8	5.5	6.6
最大输出电流 Arms	5.8	10.1	16.9	16.9
主电路电源	单相 AC200V-240V, +10~-10%, 50/60Hz		单相 / 三相 AC200V-240V, +10~-10%, 50/60Hz (注: 使用单相输入时请将额定至 70% 负载)	
控制电路电源	母线取电, 共用功率电源输入和整流			
制动处理功能	制动电阻外接		制动电阻内置	

4 基本规格

项目		描述		
基本规格	控制方式	IGBT PWM 控制, 正弦波电流驱动方式。 220V: 单相或三相全波整流。		
	编码器反馈	串行式增量型: 23 位绝对值与 23 位增量型编码器。		
	使用条件	使用 / 存储温度 ^[1]	0 ~ +55 °C (环境温度在 45°C ~ 55°C 时, 平均负载率请勿超过 80%) (不冻结) / - 40 ~ +70 °C	
		使用 / 存储湿度	90%RH 以下 (不结露)	
		耐振动 / 耐冲击强度	4.9m/s ² / 19.6m/s ²	
		防护等级	IP20	
		污染等级	PD2 级	
海拔高度	低于 1000m 正常使用, 1000m~2000m 请降额使用。			
位置控制模式	性能	前馈补偿	0 ~ 100.0%(设定分辨率 0.1%)	
		定位完成宽度设定	1 ~ 65535 编码器单位 (设定分辨率 1 编码器单位)	
	输入信号	脉冲指令	输入脉冲形态	包含“方向 + 脉冲”、“A、B 相正交脉冲”、“CW/CCW 脉冲”三种指令形态。
			输入形态	差分输入 集电极开路
			输入脉冲频率	差分输入: 高速最大 4Mpps, 脉宽不能低于 0.125us; 集电极开路: 最大 200Kpps, 脉宽不能低于 2.5us。
	内置集电极开路用电源 ^[4]	+24V(内置 2.4kΩ 电阻)		
	多段位置指令选择	使用 DI 信号组合实现第 0~15 段位置选择。(可设定其他端子为此功能)		
位置输出	输出形态	A 相, B 相: 差分输出 Z 相: 差分输出或集电极开路输出		
	分频比	任意分频		

项目			描述	
速度转矩控制模式	性能	速度变动率 ^[2]	负载变动率	0 ~ 100% 负载时: 0.5% 以下 (在额定转速下)
			电压变动率	额定电压 ±10%: 0.5% (在额定转速下)
			温度变动率	25 ± 25 °C: 0.5% 以下 (在额定转速下)
		速度控制范围		1: 5000 (速度控制范围的下限是额定转矩负载时不停止的条件)
		频率特性		1.2KHz
		转矩控制精度		±2%
		软启动时间设定		0 ~ 60s (可分别设定加速与减速)
输入输出信号	数字输入信号	可进行信号分配的变更	7 路 DI DI1~DI5 数字信号输入最高频率 1kHz (限流电阻大于 2.4kΩ 时会下降) DI8~DI9 数字信号输入硬件延迟小于 1ms (限流电阻为 2.4kΩ) DI 功能如下: 伺服使能、故障复位、增益切换、指令切换、零位固定功能使能、脉冲禁止、正向超程、反向超程、正转 ^[3] 转矩限制、反转转矩限制、正向点动、反向点动、步进量使能, 原点开关, 原点使能, 中断定长。	
	数字输出信号	可进行信号分配的变更	5 路 DO, DO 带载能力 50mA, 电压范围 5V~30V DO 功能如下: 伺服准备好、电机旋转中、零速信号、速度到达、位置到达、定位接近信号、转矩限制中、转速限制中、制动器输出、警告、伺服故障、警报代码 (3 位输出)	
内置功能	超程 (OT) 防止功能		P-OT、N-OT 动作时立即停止	
	电子齿轮比		$0.262144 \leq B/A \leq 104857.6$	
	保护功能		过电流、过电压、电压不足、过载、主电路检测异常、散热器过热、电源缺相、超速、编码器异常、CPU 异常、参数异常、其他	
	LED 显示功能		主电源 CHARGE, 5 位 LED 显示	
	振动抑制功能		具有 4 个陷波器, 50Hz~4000Hz, 其中 2 个可自适应设置	
	易用性功能		一键式参数调整、自适应参数调整、速度观测器, 模型跟踪	
	观测用模拟量监视功能		内置有用于观测速度、转矩指令信号等的模拟量监视连接器	
	通信功能	连接设备	RS232、RS485; CAN 通信非标选配	
		通信协议	MODBUS, CANlink (含轴控功能)	
		1: N 通信	RS485 时, 最大可为 N=32 站	
轴地址设定		根据用户参数设定		
功能		状态显示, 用户参数设定, 监视显示, 警报跟踪显示, JOG 运行与自动调谐操作, 速度、转矩指令信号等的测绘功能		
其他		增益调整、警报记录、JOG 运行		



NOTE

- ◆ [1] 请在这一范围的环境温度下安装伺服驱动器。放在电柜内保存时, 电柜内的温度也不要超过这一温度值。
- ◆ [2] 速度变动率由下式定义: $\text{速度变动率} = (\text{空载转速} - \text{满载转速}) / \text{额定转速} \times 100\%$
- ◆ [3] 实际上, 由于电压变化、温度变化会引起放大器偏差, 导致演算电阻值发生变化。因此, 该影响会通过转速的变化表现出来。该转速的变化, 根据额定转速的比率来表示, 分别为由电压变化与温度变化引起的速度变动率。
- ◆ [4] 正转是指从负载侧观看电机时, 呈顺时针旋转。
- ◆ [5] 内置集电极开路用电源并未与伺服驱动器内的控制电路进行电绝缘。

5 功能列表

以下为伺服驱动器功能列表，各功能的详细内容请参考各章节具体说明。

功能	内容
位置控制模式	伺服驱动器工作在位置控制模式。
速度控制模式	伺服驱动器工作在速度控制模式。
转矩控制模式	伺服驱动器工作在转矩控制模式。
位置 / 速度控制切换模式	通过外部输入信号，可在位置控制和速度控制模式间切换。
速度 / 转矩控制切换模式	通过外部输入信号，可在速度控制和转矩控制模式间切换。
转矩 / 位置控制切换模式	通过外部输入信号，可在转矩控制和位置控制模式间切换。
转矩 / 速度 / 位置切换模式	通过外部输入信号，可在转矩控制、速度控制和位置模式间切换。
高分辨率编码器	采用分辨率为 8838608P/r 的高性能编码器。
机械特性分析功能	使用装有汇川驱动调试平台的个人计算机时，可对机械系统的共振频率和特性进行分析。
自动增益调整	只需设置一个参数，即自动匹配出一组适合当前工况的增益参数。
增益切换功能	可在伺服电机运行和停止时采用不同的增益，也可通过外部端子在运行中切换增益。
转矩扰动观测功能	自动估算系统受到的扰动转矩，并进行补偿，降低振动。
共振抑制	指伺服驱动器检测出机械的共振点后，自动设置滤波器特性，抑制机械系统的振动。
转矩指令滤波	抑制当伺服驱动器响应速度过高时，可能产生的机械共振。
电子齿轮	可将输入脉冲减小或放大 $0.001 \times$ 编码器分辨率 $\sim 4000 \times$ 编码器分辨率。
位置斜坡功能	可实现平稳地加速以响应位置指令。
位置一阶低通滤波功能	可实现平稳加减速。
原点回归功能	驱动器自动搜索机械原点，并定位机械原点与机械零点间的相对位置。
定长运行功能	驱动器中断当前位置指令，执行设定的位移。
零位固定功能	速度模式下，使电机在转速值低于一定值时，保持位置锁定状态。
指令脉冲选择	可选择 4 种脉冲串输入类型。
外接制动电阻	在伺服驱动器内置制动电阻的制动能力不够时使用。
输入信号选择	可将伺服开启等输入功能定义到对应管脚。
报警履历	可记录最近 10 次报警，也可清除报警履历。
状态显示	可将伺服驱动器的状态显示在 5 位 7 段 LED 上。
外部 I/O 显示	显示外部 I/O 信号的 ON/OFF 状态。
输出信号强制输出	实现与伺服驱动器状态无关的信号强制输出，可用于检测输出信号的接线。
试运行模式	不需输入启动信号，直接通过伺服驱动器面板运行伺服电机。
汇川驱动调试平台	使用个人计算机，可进行参数设定、试运行、状态显示等操作。
报警代码输出	在报警发生时，输出 3 位长度的报警代码。

1.1.4 制动电阻相关规格

伺服驱动器型号		内置制动电阻规格		最小允许 电阻值 (Ω)	电容可吸收最大 制动能量 (J)
		电阻值 (Ω)	功率 (W)		
单相 220V	SV660PS1R6I	-	-	50	9
	SV660PS2R8I	-	-	45	18
	SV660PS5R5I	50	50	40	26
三相 220V	SV660PS6R6I	50	50	40	26



◆ 请根据实际工况需要选择外接制动电阻。

NOTE

1.2 伺服电机介绍

1.2.1 电机铭牌与型号说明

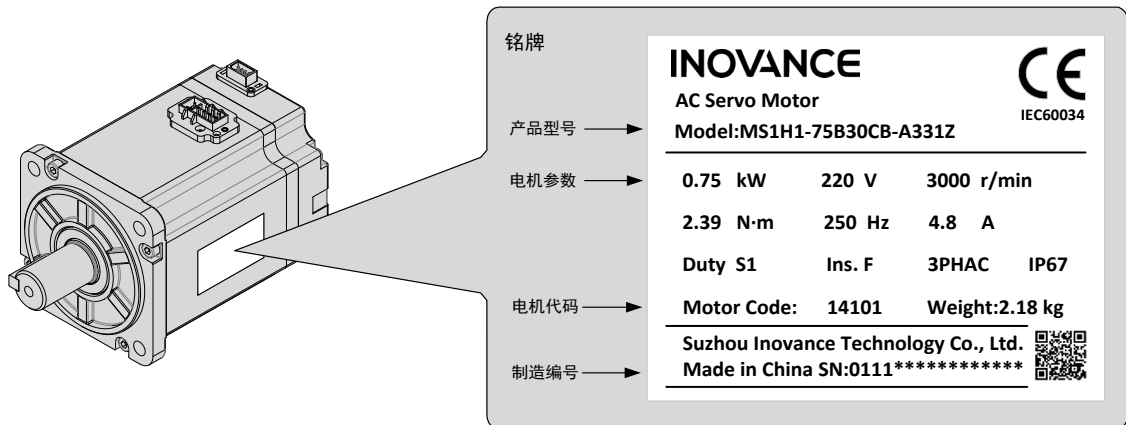
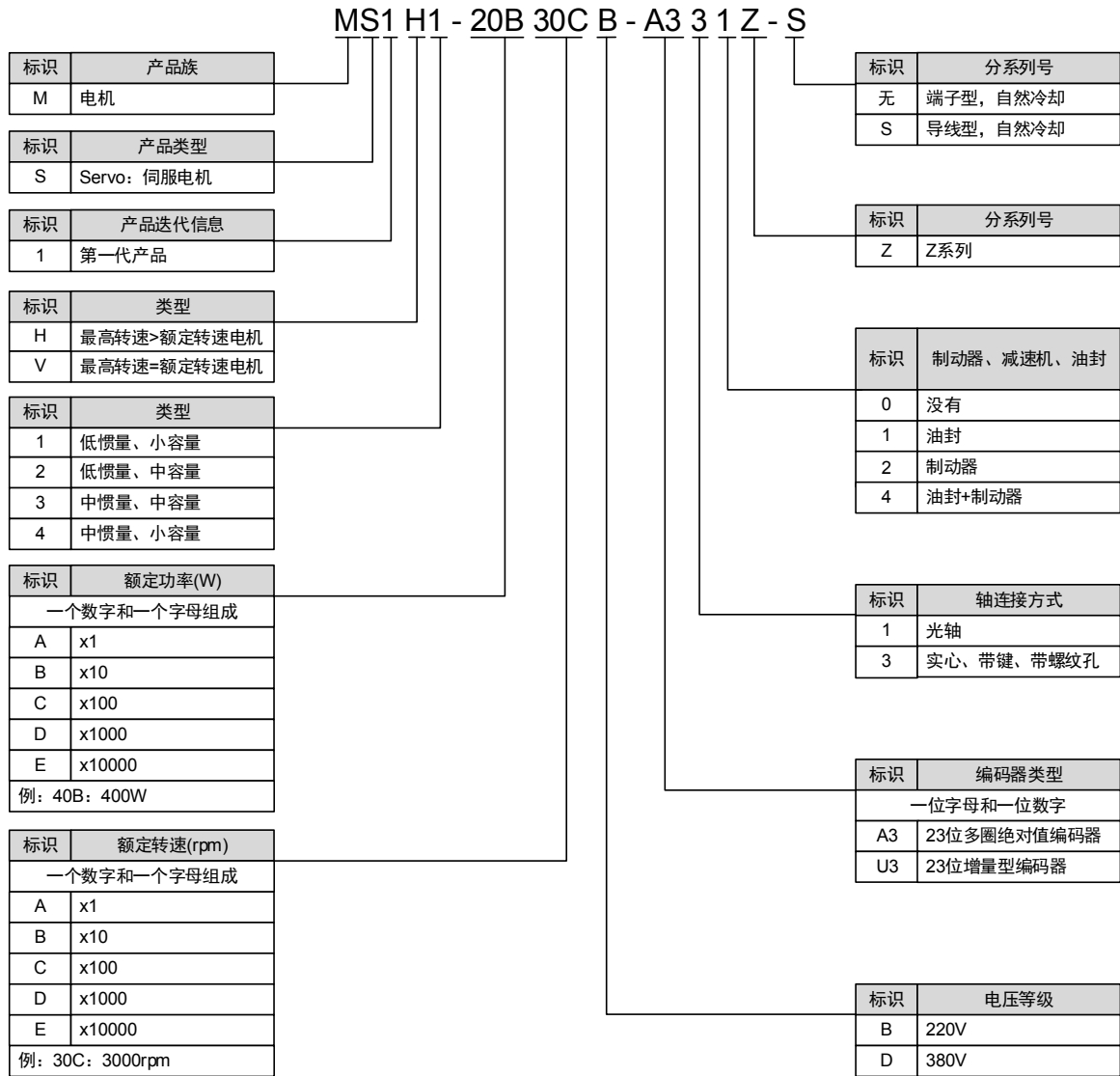


图 1-2 电机型号与铭牌信息



- ◆ 以上信息仅适用于 40\60\80 机座。
- ◆ SV660 系列伺服驱动器可搭配 23 位增量型编码器或 23 位绝对值编码器电机使用。

1.2.2 部件说明

■ 端子型电机部件说明

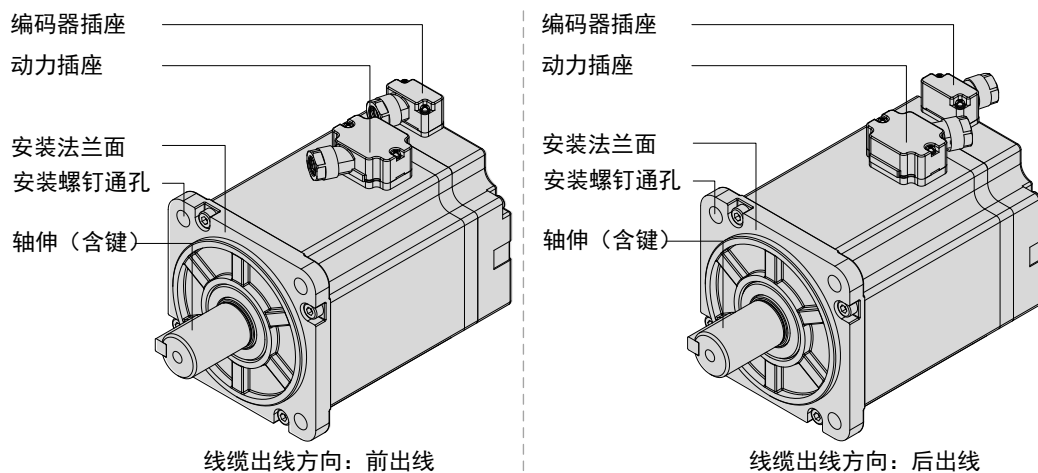


图 1-3 MS1 系列端子型伺服电机部件说明

■ 导线型电机部件说明

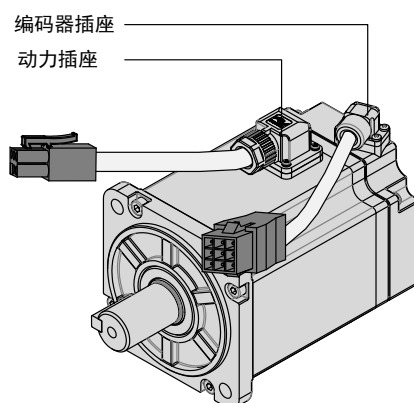


图 1-4 MS1 系列导线型伺服电机部件说明

1.2.3 技术规格

1 电机的机械特性参数规格

项目	描述
工作制	连续
振动等级	V15
绝缘电阻	DC500V, 10MΩ 以上
使用环境温度	0 ~ 40℃
励磁方式	永磁式
安装方式	法兰式
耐热等级	F 级
绝缘电压	AC1500V 1 分钟 (200V 级) AC1800V 1 分钟 (400V 级)
壳体防护方式	H1: IP67(轴贯通、接插件部分除外) H4: IP67(轴贯通、接插件部分除外)
使用环境湿度	20 ~ 80%(不得结露)
旋转方向	正转指令下从负载侧看时为逆时针方向 (CCW) 旋转

2 电机的额定值规格

型号	额定输出 (kW) ^[1]	额定转矩 (N·m)	最大转矩 (N·m)	额定电流 (Arms)	最大电流 (Arms)
MS1H1-10B30CB	0.1	0.32	1.12	1.3	4.7
MS1H1-20B30CB	0.2	0.64	2.24	1.5	5.8
MS1H1-40B30CB	0.4	1.27	4.46	2.8	10.1
MS1H4-40B30CB	0.4	1.27	4.46	2.8	10.1
MS1H1-75B30CB	0.75	2.39	8.36	4.8	16.9
MS1H4-75B30CB	0.75	2.39	8.36	4.8	16.9
MS1H3-85B15CB	0.85	5.39	13.5	6.60	16.5
型号	额定转速 (rpm)	最高转速 (rpm)	转矩系数 (N·m/Arms)	转子转动惯量 (10 ⁻⁴ kg·m ²)	电压 (V)
MS1H1-10B30CB	3000	6000	0.26	0.041 (0.043) ^[2]	220V
MS1H1-20B30CB			0.46	0.207 (0.220) ^[2]	
MS1H1-40B30CB			0.53	0.376 (0.390) ^[2]	
MS1H4-40B30CB			0.53	0.657 (0.667) ^[2]	
MS1H1-75B30CB			0.58	1.38 (1.43) ^[2]	
MS1H4-75B30CB			0.58	2 (2.012) ^[2]	
MS1H3-85B15CB	1500	3000	0.91	13.3 (14) ^[2]	

◆ [1] 带油封电机需降额 10% 使用。

◆ [2] () 内为抱闸电机的参数。

◆ 这些项目及转矩 - 转速特性值是与本公司伺服驱动器组合运行后, 电枢线圈温度为 20°C 时的值。

◆ 以上表格中的特性参数是电机安装了下列散热片后对应的数值:

MS1H1/MS1H4: 250×250×6mm(铝制)

MS1H3-85B: 400×400×20mm(铁制)



NOTE

3 电机的过载特性

负载比例 (%)	运行时间 (S)
120	230
130	80
140	40
150	30
160	20
170	17
180	15
190	12
200	10
210	8.5
220	7
230	6
240	5.5
250	5
300	3

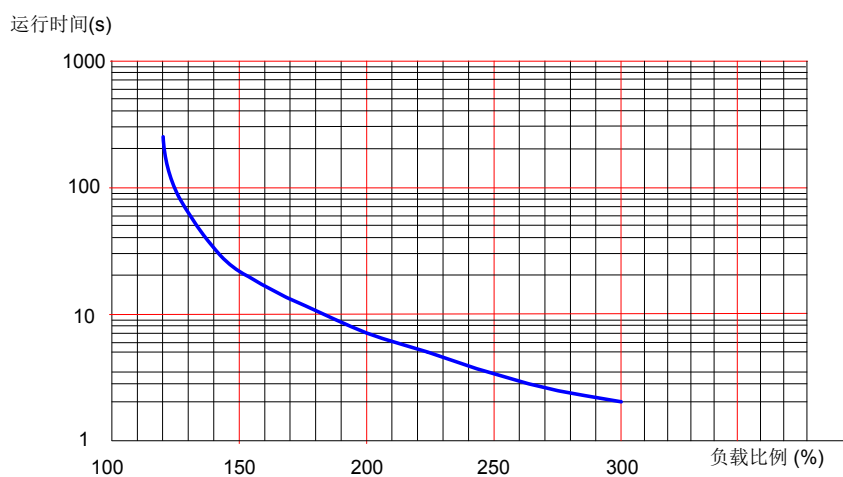


图 1-5 电机过载曲线



NOTE

◆ H1、H4 机型最大转矩为额定转矩的 3 倍。

4 电机的径向、轴向允许负载

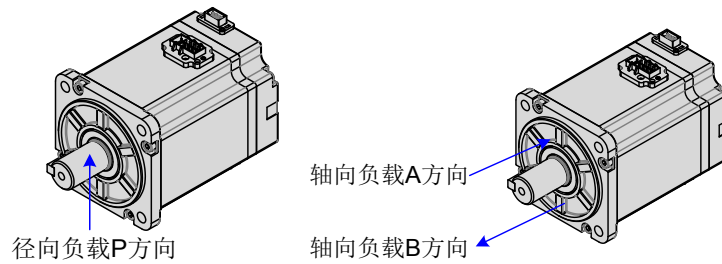


图 1-6 电机径向及轴向负载示意图

电机型号	径向容许负载 (N)	轴向容许负载 (N)
MS1H1-10B30CB	78	54
MS1H1-20B30CB	245	74
MS1H1-40B30CB	245	74
MS1H4-40B30CB	245	74
MS1H1-75B30CB	392	147
MS1H4-75B30CB	392	147
MS1H3-85B15CB	686	196

5 抱闸电机的电气规格

电机型号	保持转矩 (Nm)	供电电压 (V)±10%	脱离时间 (ms)	吸合时间 (ms)	回转间隙 (°)
MS1H1-05B/10B	0.32	DC 24	≤ 20	≤ 35	<1.7
MS1H1-20B/40B	1.5	DC 24	≤ 20	≤ 50	<1.5
MS1H4-40B	1.5	DC 24	≤ 20	≤ 50	<1.5
MS1H*-75B	2.5	DC 24	≤ 20	≤ 60	<1.7
MS1H3-85B	12	DC 24	60	120	≤ 0.5




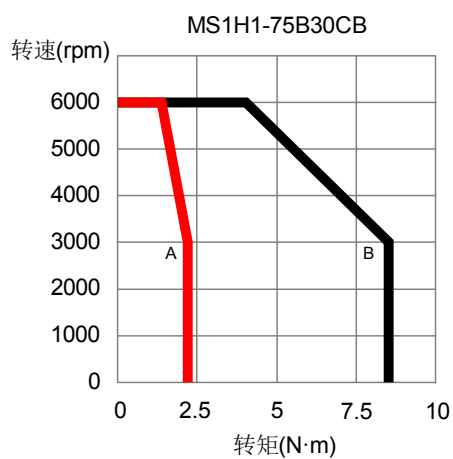
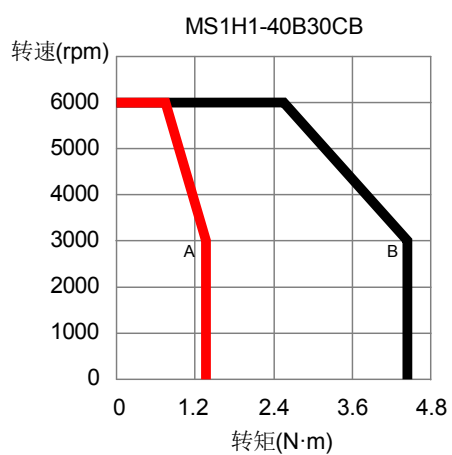
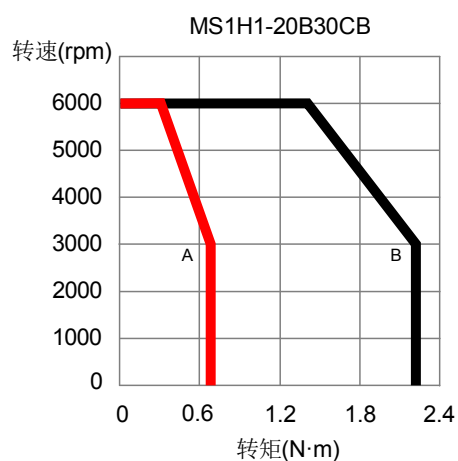
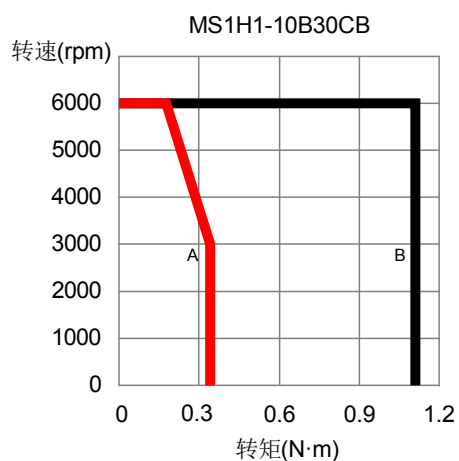
- ◆ 抱闸禁止与其他用电器共用电源，防止因其他用电器工作，导致电压或电流降低，最终引起抱闸误动作。
- ◆ 推荐用 0.5mm² 以上线缆。

6 电机的转矩 - 转速特性

■ MS1H1(低惯量、小容量)


A  连续工作区域

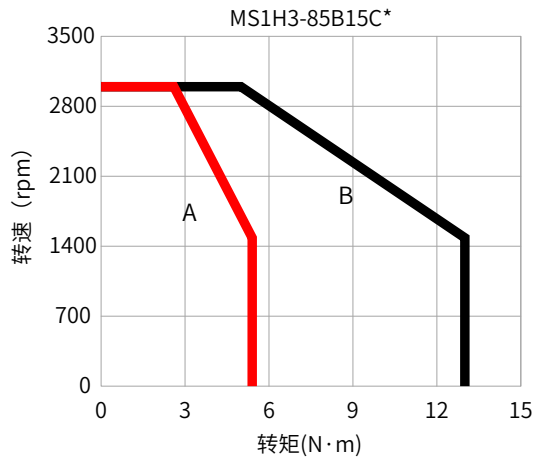
B  短时间工作区域



■ MS1H3(中惯量、中容量)


A  连续工作区域

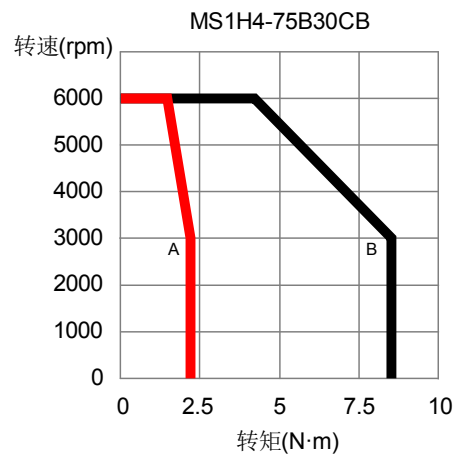
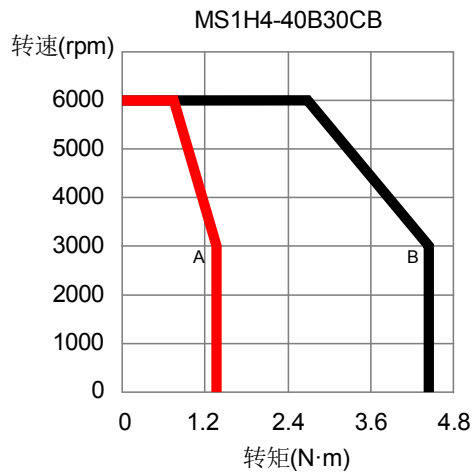
B  短时间工作区域



■ MS1H4(中惯量、小容量)

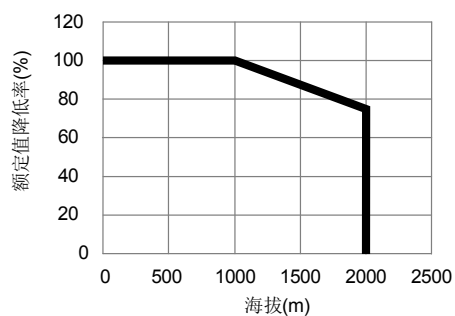
A  连续工作区域

B  短时间工作区域

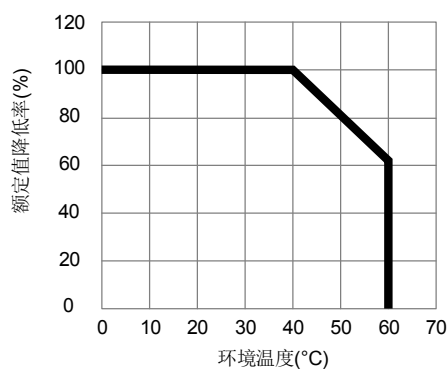


7 降额特性

■ 海拔降额曲线



■ 高温降额曲线



1.3 伺服系统配套规格

电机型号	电机框号 (mm)	额定输出 (kW) ^[1]	电压 (V)	驱动器选型 (SV660P****)	驱动器 SIZE	最小允许电阻值 (Ω)	电容可吸收最大制动能量 (J)
				单相 AC220V			
MS1H1-10B30CB-****	40	0.1	220	S1R6	A	50	9
MS1H1-20B30CB-****	60	0.2	220	S1R6	A	50	9
MS1H1-40B30CB-****	60	0.4	220	S2R8	A	45	18
MS1H4-40B30CB-****	60	0.4	220	S2R8	A	45	18
MS1H1-75B30CB-****	80	0.75	220	S5R5	B	40	26
MS1H4-75B30CB-****	80	0.75	220	S5R5	B	40	26
MS1H3-85B15CB-****	130	0.85	220	S6R6	B	40	26

电机型号	额定输出 (kW) ^[1]	额定转速 (rpm)	最高转速 (rpm)	额定转矩 (Nm)	最大转矩 (Nm)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	转矩系数 (Nm/A)	转子转动惯量 (10 ⁻⁴ kgm ²)
MS1H1-10B30CB-*****	0.1	3000	6000	0.32	1.12	1.3	4.7	0.26	0.041 (0.043) ^[2]
MS1H1-20B30CB-*****	0.2			0.64	2.24	1.5	5.8	0.46	0.207 (0.220) ^[2]
MS1H1-40B30CB-*****	0.4			1.27	4.46	2.8	10.1	0.53	0.376 (0.390) ^[2]
MS1H4-40B30CB-*****	0.4			1.27	4.46	2.8	10.1	0.53	0.657 (0.667) ^[2]
MS1H1-75B30CB-*****	0.75			2.39	8.4	4.8	19	0.53	1.38 (1.43) ^[2]
MS1H4-75B30CB-*****	0.75			2.39	8.4	4.8	19	0.53	2 (2.012) ^[2]
MS1H3-85B15CB-*****	0.85	1500	3000	5.39	13.5	6.60	16.50	0.91	13.3 (14) ^[2]



NOTE

- ◆ [1] 带油封电机需降额 10% 使用。
- ◆ [2] () 内为抱闸电机的转动转子惯量。
- ◆ 这些项目及转矩 - 转速特性值是与本公司伺服驱动器组合运行后, 电枢线圈温度为 20°C 时的值。
- ◆ 以上表格中的特性参数是电机安装了下列散热片后对应的数值:
MS1H1/MS1H4: 250×250×6mm(铝制)
MS1H3-85B: 400×400×20mm(铁制)

1.4 配套线缆选型

表 1-1 MS1 端子型 (Z) 电机前出线配套线缆选型表

线缆类型	线缆长度 (m)		
	3.0	5.0	10.0
动力线缆 (非抱闸)	S6-L-M107-3.0	S6-L-M107-5.0	S6-L-M107-10.0
动力线缆 (带抱闸)	S6-L-B107-3.0	S6-L-B107-5.0	S6-L-B107-10.0
绝对值编码器线缆	S6-L-P124-3.0	S6-L-P124-5.0	S6-L-P124-10.0
增量型编码器电缆	S6-L-P114-3.0	S6-L-P114-5.0	S6-L-P114-10.0

表 1-2 MS1 端子型 (Z) 电机后出线配套线缆选型表

线缆类型	线缆长度 (m)		
	3.0	5.0	10.0
动力线缆 (非抱闸)	S6-L-M108-3.0	S6-L-M108-5.0	S6-L-M108-10.0
动力线缆 (带抱闸)	S6-L-B108-3.0	S6-L-B108-5.0	S6-L-B108-10.0
绝对值编码器线缆	S6-L-P125-3.0	S6-L-P125-5.0	S6-L-P125-10.0
增量型编码器电缆	S6-L-P115-3.0	S6-L-P115-5.0	S6-L-P115-10.0

表 1-3 MS1 端子型 (Z) 电机前出线配套线缆选型表 (拖链)

线缆类型	线缆长度 (m)		
	3.0	5.0	10.0
动力线缆 (非抱闸)	S6-L-M107-3.0-T	S6-L-M107-5.0-T	S6-L-M107-10.0-T
动力线缆 (带抱闸)	S6-L-B107-3.0-T	S6-L-B107-5.0-T	S6-L-B107-10.0-T
绝对值编码器线缆	S6-L-P124-3.0-T	S6-L-P124-5.0-T	S6-L-P124-10.0-T
增量型编码器电缆	S6-L-P114-3.0-T	S6-L-P114-5.0-T	S6-L-P114-10.0-T

表 1-4 MS1 端子型 (Z) 电机后出线配套线缆选型表 (拖链)

线缆类型	线缆长度 (m)		
	3.0	5.0	10.0
动力线缆 (非抱闸)	S6-L-M108-3.0-T	S6-L-M108-5.0-T	S6-L-M108-10.0-T
动力线缆 (带抱闸)	S6-L-B108-3.0-T	S6-L-B108-5.0-T	S6-L-B108-10.0-T
绝对值编码器线缆	S6-L-P125-3.0-T	S6-L-P125-5.0-T	S6-L-P125-10.0-T
增量型编码器电缆	S6-L-P115-3.0-T	S6-L-P115-5.0-T	S6-L-P115-10.0-T

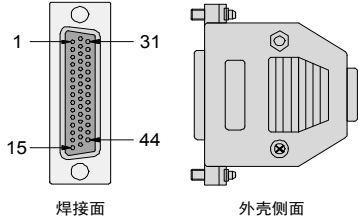
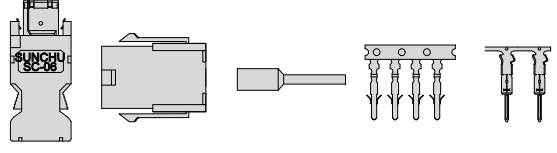
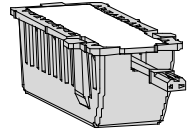
表 1-5 MS1 导线型 (S) 电机前出线配套线缆选型表

线缆类型	线缆长度 (m)		
	3.0	5.0	10.0
动力线缆 (非抱闸)	S6-L-M100-3.0	S6-L-M100-5.0	S6-L-M100-10.0
动力线缆 (带抱闸)	S6-L-B100-3.0	S6-L-B100-5.0	S6-L-B100-10.0
绝对值编码器线缆	S6-L-P120-3.0	S6-L-P120-5.0	S6-L-P120-10.0
增量型编码器电缆	S6-L-P110-3.0	S6-L-P110-5.0	S6-L-P110-10.0

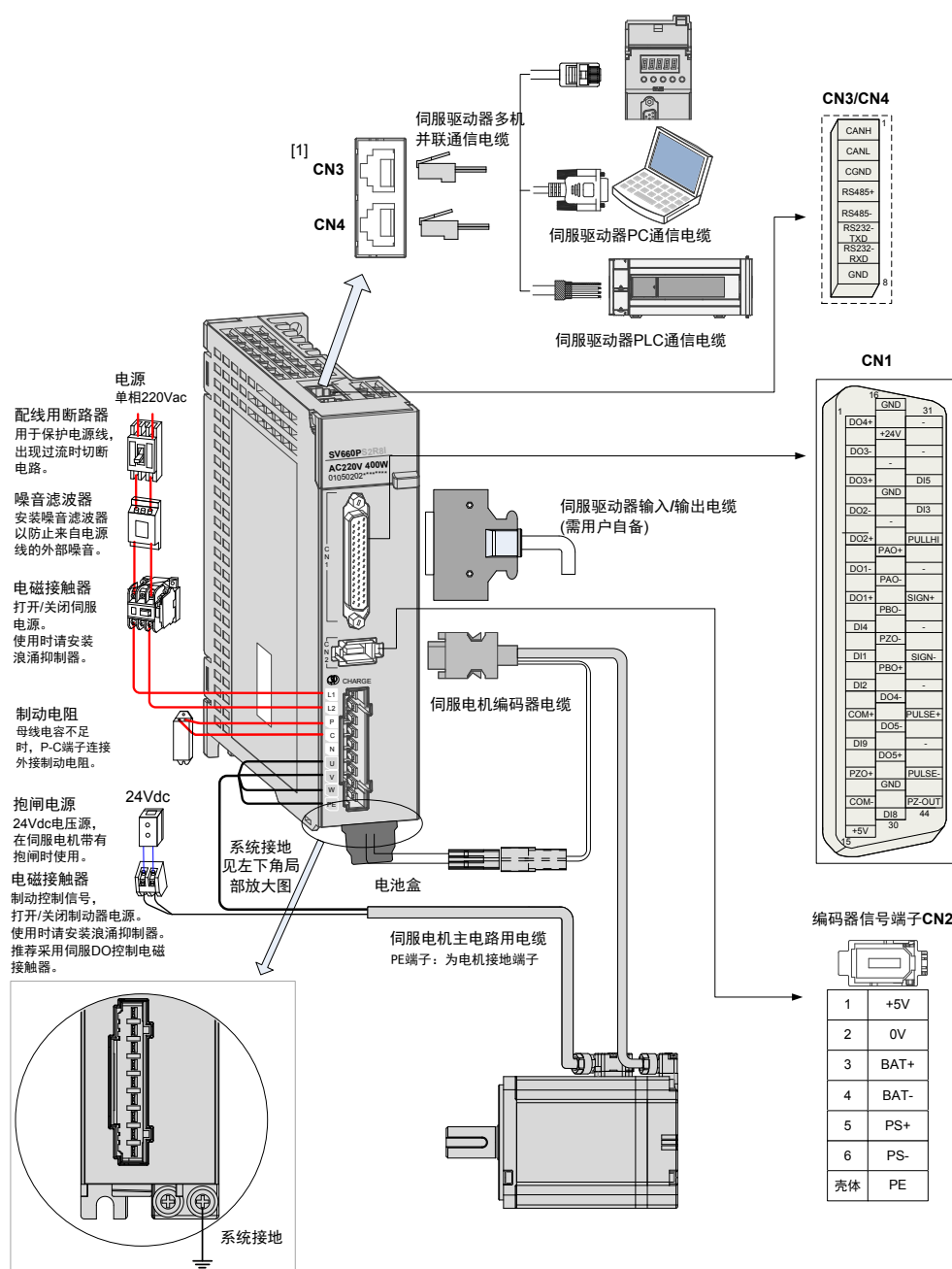
1.5 通信线缆选配件

型号	说明
S6-L-T00-3.0	伺服驱动器 PC 通信线缆
S6-L-T01-0.3	伺服驱动器多机并联通信线缆
S6-L-T02-2.0	PLC 和伺服通信线缆
S6-L-T03-0.0	伺服驱动器通信终端匹配电阻插头

1.6 接插套件选型

电机型号	接插套件	外观
MS1H*-*****-****Z	S6-C8	 <p>1 31 15 44</p> <p>焊接面 外壳侧面</p>
	S6-C26	 <p>6PIN公头 针座 绝缘端子 压线端子</p>
	SV82-C4	

1.7 伺服系统配线图



伺服驱动器直接连在工业用电源上，未使用变压器等电源隔离。为防止伺服系统产生交叉触电事故，请在输入电源上使用保险丝或配线用断路器。因伺服驱动器没有内置接地保护电路，为构成更加安全的系统，请使用过载、短路保护兼用的漏电断路器或配套地线保护专用漏电断路器。

严禁将电磁接触器用于电机的运转、停止操作。由于电机是大电感元件，产生的瞬间高压可能会击穿接触器。

外接控制电源或 24Vdc 电源时请注意电源容量，尤其在同时为几个驱动器供电或者多路抱闸供电时，电源容量不够会导致供电电流不足，驱动器或抱闸器失效。制动电源为 24V 直流电压源，功率需参考电机型号，且符合抱闸功率要求。




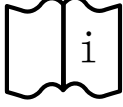


NOTE

◆ [1]: CN3 以及 CN4 为两针脚定义完全一致的通信接口，可以在两者间任意挑选使用。



第 2 章 安装

2.1 伺服驱动器的安装	36
2.1.1 安装场所	36
2.1.2 环境条件	36
2.1.3 安装尺寸	37
2.1.4 安装注意事项	37
2.2 伺服电机的安装	39
2.2.1 安装场所	39
2.2.2 环境条件	39
2.2.3 安装注意事项	39
2.2.4 外形尺寸	41

 警告	
	◆ 请认真阅读“安全注意事项”一章中的安全说明，违反这些安全说明可能会导致严重的后果。
 注意	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请务必遵守本章节中安装方向的要求，否则可能导致产品故障或损坏。 ◆ 严禁安装运行有损伤或缺少零部件的设备，否则会导致人身伤害。 ◆ 严禁将本产品安装在会溅到水的场所或易发生腐蚀的环境中，否则会导致产品故障。 ◆ 严禁将本产品安装在易燃性气体及可燃物附近，否则会导致火灾或触电。 ◆ 请将本产品安装于能提供防火，电气防护的安装柜内，否则可能导致火灾。 ◆ 请确保驱动器与电柜内表面以及其他机器之间保持规定的间隔距离，否则会导致火灾或产品故障。 ◆ 严禁在产品上面放置重物，否则可能会导致人身伤害或产品损坏。 ◆ 严禁对设备施加过大冲击力，否则可能会导致产品损坏。 ◆ 严禁堵塞驱动器的吸气与排气口，也勿使产品内部进入异物，否则可能导致火灾或产品故障。

2.1 伺服驱动器的安装

2.1.1 安装场所

- 请安装在无日晒雨淋的安装柜内；
- 请勿在有硫化氢、氯气、氨、硫磺、氯化性气体、酸、碱、盐等腐蚀性易及易燃性气体环境、可燃物等附近使用本产品；
- 请不要安装在高温、潮湿、有灰尘、有金属粉尘的环境下；
- 无振动场所；
- 安装场所污染等级：PD2。

2.1.2 环境条件

表 2-1 安装环境

项目	描述
使用环境温度	0 ~ +55 °C (环境温度在 45°C ~55°C, 平均负载率请勿超过 80%)(不冻结)
使用环境湿度	90%RH 以下 (不结露)
储存温度	-20~85°C (不冻结)
储存湿度	90%RH 以下 (不结露)
振动	4.9m/s ² 以下
冲击	19.6m/s ² 以下
防护等级	IP20
海拔	低于 1000m 正常使用, 1000m~2000m 请降容使用

2.1.3 安装尺寸

SIZEA: SV660PS1R6I、SV660PS2R8I

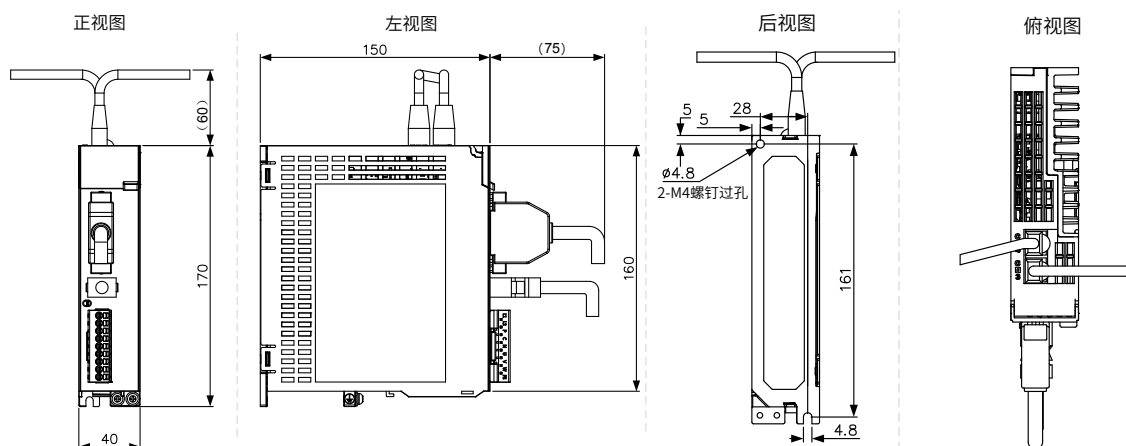
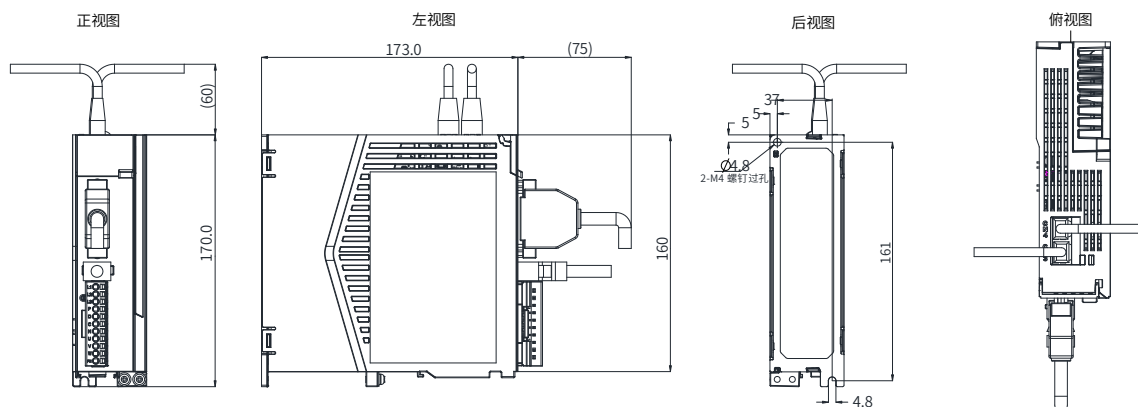


图 2-1 SIZEA 外形尺寸图 (单位: mm)

SIZEB: SV660PS5R5I、SV660PS6R6I



2.1.4 安装注意事项

■ 方法

请保证安装方向与墙壁垂直。使用自然对流或风扇对伺服驱动器进行冷却。通过 2~4 处 (根据容量不同安装孔的数量不同) 安装孔, 将伺服驱动器牢固地固定在安装面上。

安装时, 请将伺服驱动器正面 (操作人员的实际安装面) 面向操作人员, 并使其垂直于墙壁。

■ 冷却

为保证能够通过风扇以及自然对流进行冷却, 请参照图 2-1, 在伺服驱动器的周围留有足够的空间。请在伺服驱动器的上部安装冷却用风扇, 为了不使伺服驱动器的环境温度出现局部过高的现象, 需使电柜内的温度保持均匀。

■ 安装

保留间距安装时, 横向两侧建议各留 10mm 以上间距 (散热需求), 纵向两侧各留 50mm 以上间距。

紧凑安装时, 请考虑安装公差, 在每两台伺服驱动器之间保留至少 1mm 的距离。此时请在实际负载率 75% 以下进行使用。

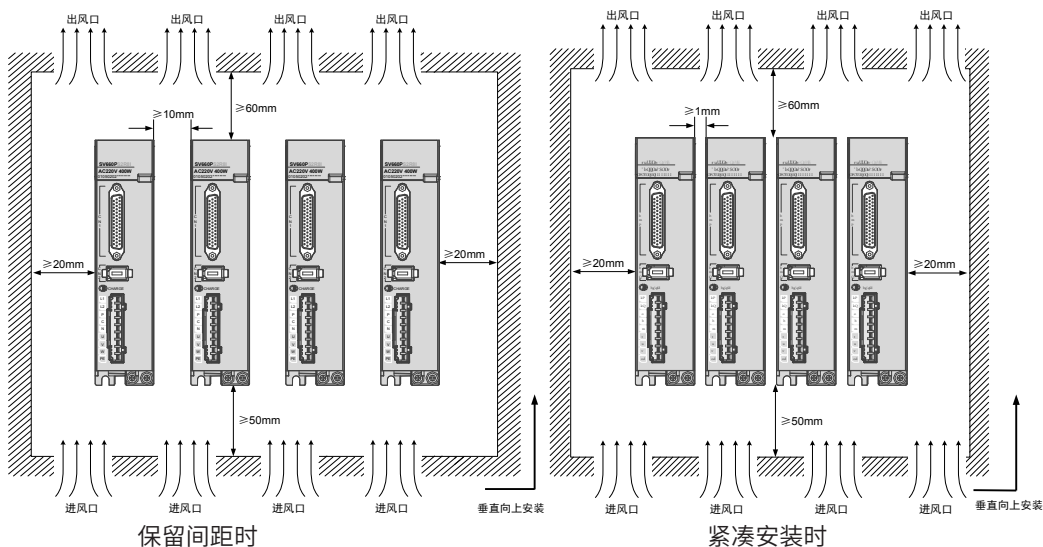


图 2-2 伺服驱动器安装示意图

■ 接地

请务必将接地端子接地，否则可能有触电或者干扰而产生误动作的危险。

■ 走线要求

驱动器接线时，请将线缆向下走线（参考下图），避免现场有液体附在线缆上时，沿线缆流入驱动器内。

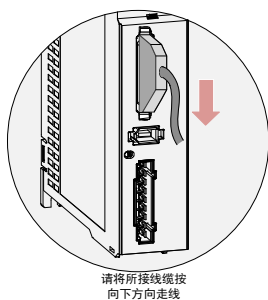


图 2-3 伺服驱动器线缆走线要求示意图

■ 顶部网口防尘（标配：插入网口中随产品发货）

顶部 CN3, CN4 通信端口不使用时，请将防尘盖插入端口中，避免异物（含固体、液体等物品）跌落导致产品故障。每台产品标配两个防尘塞，插入网口中随机发货，若另有需要，可下单购买，型号 NEX-02-N2B（厂商：苏州品基）。

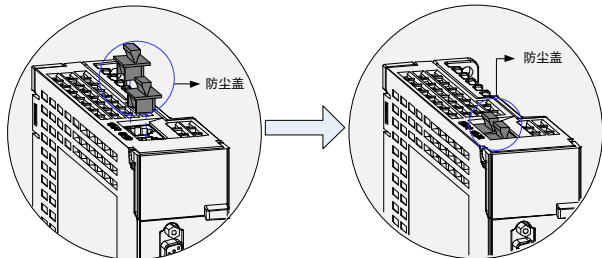


图 2-4 顶部网口防尘盖安装示意图



NOTE

- ◆ 防尘盖：避免异物（含固体、液体等物品）跌入产品内部导致产品故障；
- ◆ 防尘盖随机发货，请妥善保管。

2.2 伺服电机的安装

2.2.1 安装场所

- 请勿在有硫化氢、氯气、氨、硫磺、氯化性气体、酸、碱、盐等腐蚀性及易燃性气体环境、可燃物等附近使用本产品；
- 在有磨削液、油雾、铁粉、切削等的场所请选择带油封机型；
- 远离火炉等热源的场所；
- 请勿在封闭环境中使用电机。封闭环境会导致电机高温，缩短使用寿命。

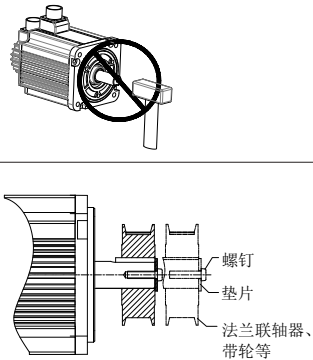
2.2.2 环境条件

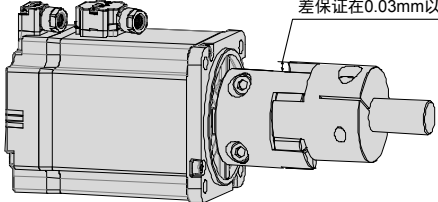
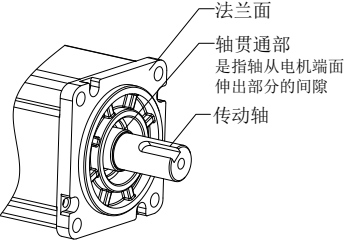
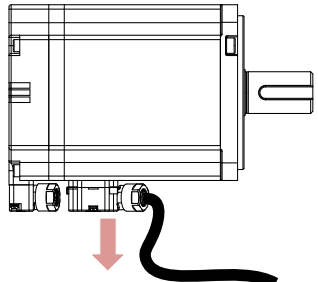
表 2-2 安装环境

项目	描述
使用环境温度	0~40°C (不冻结)
使用环境湿度	20%~80%RH(不结露)
储存温度	-20°C ~60°C (最高温度保证: 80°C 72 小时)
储存湿度	20%~90%RH(不结露)
振动	98m/s ² 以下
冲击	980m/s ² 以下
防护等级	接线完成后, 电机整体防护等级如下: H1: IP67(轴贯通除外且动力线及编码器配套接插件安装良好) H4: IP67(轴贯通除外且动力线及编码器配套接插件安装良好)
海拔	1000m 以下, 1000m 以上请降额使用。

2.2.3 安装注意事项

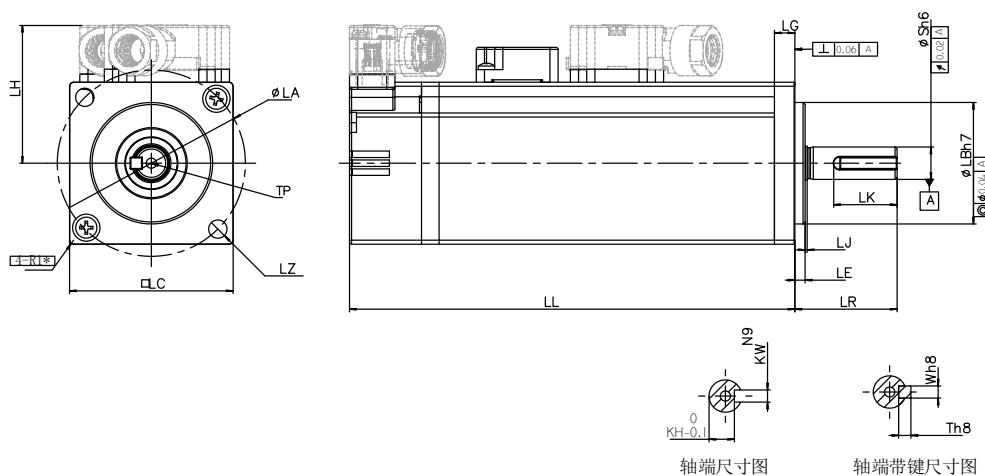
表 2-3 安装注意事项

项目	描述
防锈处理	安装前请擦拭干净伺服电机轴伸端的“防锈剂”，然后再做相关的防锈处理。
编码器注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 安装过程禁止撞击轴伸端，否则会造成内部编码器碎裂。 ◆ 当在有键槽的伺服电机轴上安装滑轮时，在轴端使用螺孔。 ◆ 为了安装滑轮，首先将双头钉插入轴的螺孔内， ◆ 在耦合端表面使用垫圈，并用螺母逐渐锁入滑轮。 ◆ 对于带键槽的伺服电机轴，使用轴端的螺丝孔安装。 ◆ 对于没有键槽的轴，则采用摩擦耦合或类似方法。 ◆ 当拆卸滑轮时，采用滑轮移出器防止轴承受负载的强烈冲击。 ◆ 为确保安全，在旋转区安装保护盖或类似装置，如安装在轴上的滑轮。 

项目	描述
定心	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 在与机械连接时，请使用联轴节，并使伺服电机的轴心与机械的轴心保持在一条直线上。 ◆ 安装伺服电机时，使其符合左图所示的定心精度要求。 ◆ 如果定心不充分，则会产生振动，有时可能损坏轴承与编码器等。 <div style="text-align: right; margin-top: 10px;"> <p>在整个圆周的四处位置上进行测量，最大值与最小值只差保证在0.03mm以下</p> </div> 
安装方向	<p>伺服电机可安装在水平方向或者垂直方向上。</p>
油水对策	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请勿将电机、线缆浸在油或水中使用； ◆ 在有水滴滴下的场所使用时，请在确认伺服电机防护等级的基础上进行使用。（但轴贯通部除外） <div style="text-align: center; margin: 10px 0;">  </div> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 在有液体的应用场合，请将电机接线端口朝下安装（如下图），防止液体沿线缆流向电机本体； <div style="text-align: center; margin: 10px 0;">  </div> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 在有油滴会滴到轴贯通部的场所使用时，请指定带油封的伺服电机。 ◆ 带油封的伺服电机的使用条件： <ol style="list-style-type: none"> 1) 使用时请确保油位低于油封的唇部； 2) 垂直向上安装伺服电机时，请勿使油封唇部积油。
线缆的应力状况	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 不要使电线“弯曲”或对其施加“张力”，特别是信号线的芯线为 0.2mm 或 0.3mm，非常细，所以配线（使用）时，请不要使其张拉过紧。
连接器部分的处理	<p>有关连接器部分，请注意以下事项：</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 连接器连接时，请确认连接器内没有垃圾或者金属片等异物。 ◆ 将连接器连到伺服电机上时，请务必先从伺服电机主电路线缆一侧连接，并且主线缆的接地线一定要可靠连接。如果先连接编码器线缆一侧，那么，编码器可能会因 PE 之间的电位差而产生故障。 ◆ 接线时，请确认针脚排列正确无误。 ◆ 连接器是由树脂制成的。请勿施加冲击以免损坏连接器。 ◆ 在线缆保持连接的状态下进行搬运作业时，请务必握住伺服电机主体。如果只抓住线缆进行搬运，则可能会损坏连接器或者拉断线缆。 ◆ 如果使用弯曲线缆，则应在配线作业中充分注意，勿向连接器部分施加应力。如果向连接器部分施加应力，则可能会导致连接器损坏。

2.2.4 外形尺寸

1 法兰框号：40



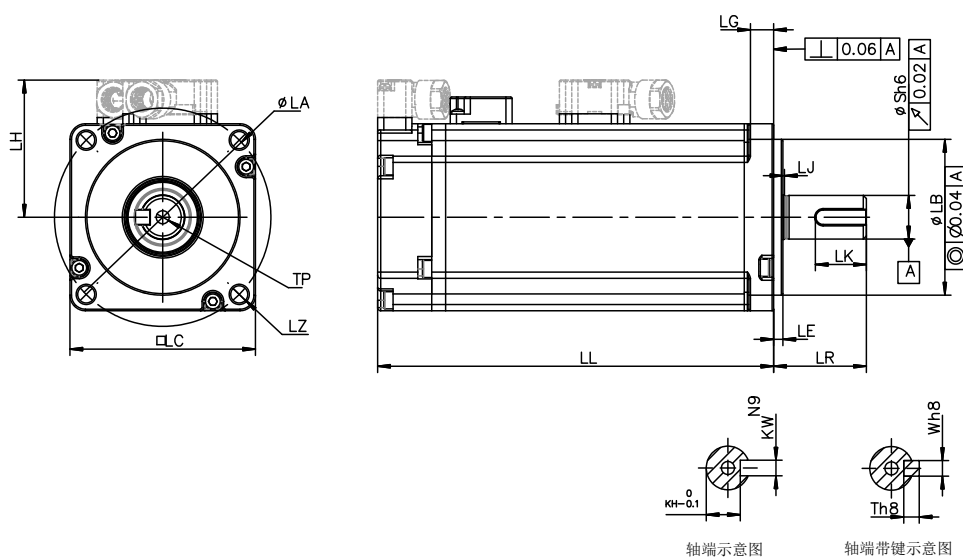
电机型号	LL	LC	LR	LA	LZ	LH	LG	LE	LJ
MS1H1-10B30CB-**30Z	77.5	40	25±0.5	46	2-φ4.5	34	5	2.5±0.5	0.5±0.35
MS1H1-10B30CB-**32Z	109	40	25±0.5	46	2-φ4.5	34	5	2.5±0.5	0.5±0.35
电机型号	S	LB	TP	LK	KH	KW	W	T	重量 (kg)
MS1H1-10B30CB-**30Z	8	30	M3×6	15.5	6.2	3	3	3	0.45
MS1H1-10B30CB-**32Z	8	30	M3×6	15.5	6.2	3	3	3	0.64



NOTE

- ◆ 表格内尺寸数据单位为：毫米（mm）。
- ◆ Z（端子型）系列 40 机座前端盖的 R 角为 R1；
- ◆ 端子上螺钉锁紧力为 0.19~0.21N·m，用力过大，有破损的可能。

2 法兰框号：60



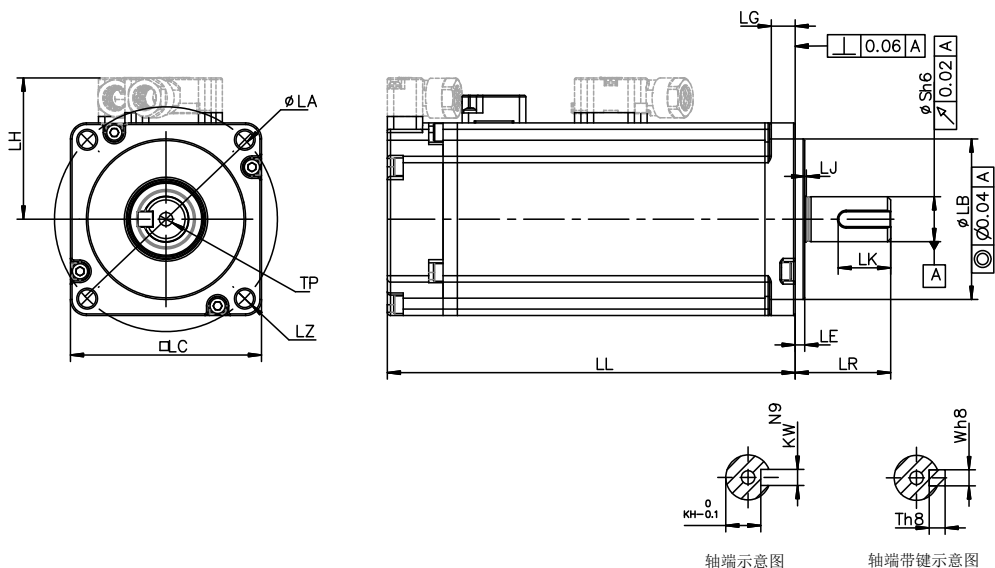
电机型号	LL	LC	LR	LA	LZ	LH	LG	LE	LJ
MS1H1-20B30CB-**31Z	72.5	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35
MS1H1-20B30CB-**34Z	100	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35
MS1H1-40B30CB-**31Z	91	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35

电机型号	LL	LC	LR	LA	LZ	LH	LG	LE	LJ
MS1H1-40B30CB-**34Z	119	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35
MS1H4-40B30CB-**31Z	105	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35
MS1H4-40B30CB-**34Z	128	60	30±0.5	70	4-φ5.5	44	7.5	3±0.5	0.5±0.35
电机型号	S	LB	TP	LK	KH	KW	W	T	重量 (kg)
MS1H1-20B30CB-**31Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	0.78
MS1H1-20B30CB-**34Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	1.16
MS1H1-40B30CB-**31Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	1.11
MS1H1-40B30CB-**34Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	1.48
MS1H4-40B30CB-**31Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	1.27
MS1H4-40B30CB-**34Z	14	50	M5×8	16.5	11	5	5	5	1.62



- ◆ 表格内尺寸数据单位为：毫米（mm）。
- ◆ 端子上螺钉锁紧力为 0.19~0.21N·m，用力过大，有破损的可能。

3 法兰框号：80

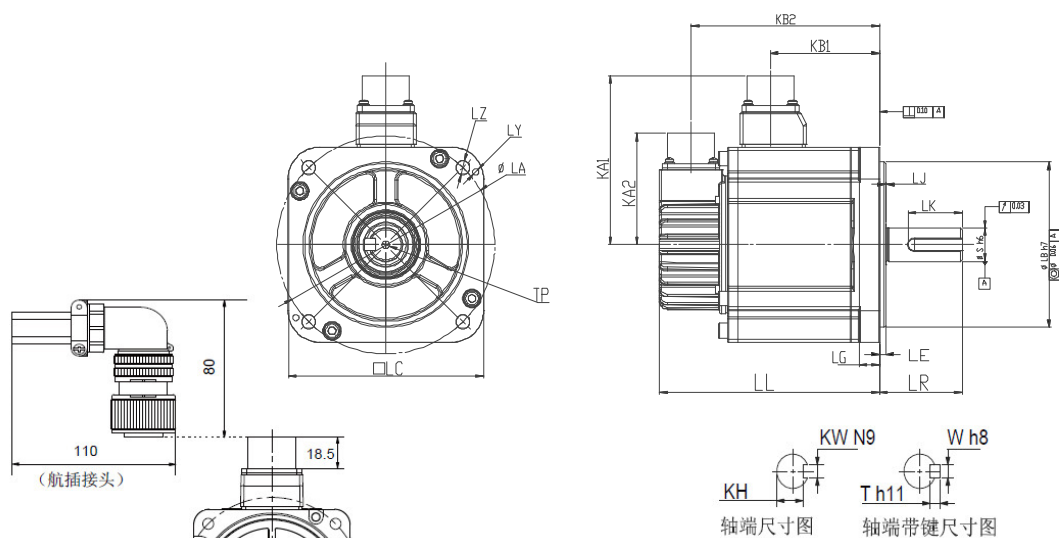


电机型号	LL	LC	LR	LA	LZ	LH	LG	LE	LJ
MS1H1-75B30CB-**31Z	107	80	35±0.5	90	4-φ7	54	7.7	3±0.5	0.5±0.35
MS1H1-75B30CB-**34Z	140	80	35±0.5	90	4-φ7	54	7.7	3±0.5	0.5±0.35
MS1H4-75B30CB-**31Z	117.5	80	35±0.5	90	4-φ7	54	7.7	3±0.5	0.5±0.35
MS1H4-75B30CB-**34Z	147.5	80	35±0.5	90	4-φ7	54	7.7	3±0.5	0.5±0.35
电机型号	S	LB	TP	LK	KH	KW	W	T	重量 (kg)
MS1H1-75B30CB-**31Z	19	70	M6×20	25	15.5	6	6	6	2.18
MS1H1-75B30CB-**34Z	19	70	M6×20	25	15.5	6	6	6	2.82
MS1H4-75B30CB-**31Z	19	70	M6×20	25	15.5	6	6	6	2.40
MS1H4-75B30CB-**34Z	19	70	M6×20	25	15.5	6	6	6	3.04



- ◆ 表格内尺寸数据单位为：毫米（mm）。
- ◆ 端子上螺钉锁紧力为 0.19~0.21N·m，用力过大，有破损的可能。

4 法兰框号: 130



电机型号	LC	LL	LR	LA	LZ	LY	KA1	KB1	KA2	KB2	LG
MS1H3-85B15CB-****Z	130	146 (182)	55±1	145	4-Φ9	2-M5	103	72.5	74	125 (161)	14
电机型号	LE	LJ	LB	S	TP	LK	KH	KW	W	T	质量 (kg)
MS1H3-85B15CB-****Z	4	0.5±0.75	110	22	M6×20	36	18 -0.2	8	8	7	7 (8)



NOTE

◆ 表格内尺寸数据单位为：毫米（mm）。

◆ () 内数据为带保持制动器的伺服电机的值。



第3章 配线

3.1 伺服驱动器端子引脚分布	48	3.6.4 与 PC 的通讯连接（232 通信） ..	81
3.2 伺服驱动器主电路连接	50	3.7 电气接线的抗干扰对策	82
3.2.1 主电路端子介绍	50	3.7.1 抗干扰配线举例及接地处理	83
3.2.2 制动电阻接线错误举例	51	3.7.2 噪音滤波器的使用方法	84
3.2.3 主电路连接电缆推荐型号及规格	51	3.8 线缆使用的注意事项	86
3.2.4 电源配线实例	53	3.9 三种控制模式配线	87
3.2.5 主电路配线注意事项	54		
3.2.6 主电路外围配件规格	55		
3.3 伺服驱动器和伺服电机的动力线连接 ..	56		
3.4 伺服驱动器和伺服电机的编码器线连接	58		
3.5 伺服驱动器控制信号端子 CN1 连接	62		
3.5.1 位置指令输入信号	62		
3.5.2 数字量输入输出信号	70		
3.5.3 编码器分频输出信号	73		
3.5.4 抱闸配线	75		
3.6 通信信号 CN3/CN4 配线	77		
3.6.1 通信信号连接器引脚定义	77		
3.6.2 CAN 通讯组网连接	78		
3.6.3 485 通讯组网连接	80		

 警 告	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请认真阅读“安全注意事项”一章中的安全说明，违反这些安全说明可能会导致严重的后果。
 警 告	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 严禁使用 IT 电网给驱动器供电，请使用 TN/TT 电网电源，否则可能导致触电。 ◆ 请务必在输入电源和驱动器的电源侧形成能够切断电源的结构。避免驱动器发生故障时，持续通过的大电流导致火灾。 ◆ 请确保驱动器输入电源在指定的电压变动范围内供给，否则可能导致产品故障。 ◆ 严禁将驱动器的输出端子 U、V、W 连接至三相电源，否则可能导致人身伤害或火灾。 ◆ 严禁将电机的连接端子 U、V、W 上连接至工频电源，否则可能导致人身伤害或火灾。 ◆ 请使用 ALM(故障信号) 切断主回路电源。制动晶体管发生故障时，可能导致制动电阻异常过热引起火灾。
 警 告	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请将驱动器的保护接地 (PE) 端子连接至控制柜的保护接地 (PE) 端子上，否则可能导致触电。 ◆ 请务必将整个系统进行接地处理，否则可能导致产品误动作。
 警 告	
 	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 切断电源后设备内部电容仍有残余电压，请至少等待 15 分钟再进行接线等操作，否则可能导致触电。

 注意


- ◆ 外部配线的规格和安装方式需要符合当地法规的要求。
- ◆ 在垂直轴上使用伺服系统时，请遵守以下注意事项：
 - ①. 设置安全装置以免工件在警报、超程等状态下落下。
 - ②. 确保 24V 电源的正负极性接线正确，否则轴会掉落，导致人身伤害或产品损坏。
- ◆ 电源及主回路配线时，请遵守下述注意事项：
 - ①. 主回路端子为连接器时，请将连接器从驱动器上拆下后再接线。
 - ②. 连接器的一个电线插口只能插入一根电线。
 - ③. 插入电线时，勿使芯线的毛刺与邻近的电线短路。
 - ④. 请在电源端子连接部进行绝缘处理，否则可能导致触电。
 - ⑤. 严禁将 220V 驱动器直接连接到 380V 输入电源上。
 - ⑥. 设置断路器安全装置，以防止外部配线短路时可能导致火灾。
 - ⑦. 确保检测到报警信号后切断主回路电源的同时，将伺服 ON 信号切换为 OFF。
- ◆ 驱动器与电机必须直接连接，接线途中严禁使用电磁接触器，否则可能造成产品故障。
- ◆ 严禁将线缆放置于重物之下或进行大力拖拽，否则可能导致线缆损坏而触电。
- ◆ DO 输出接继电器时，请确保续流二极管正负极性接线正确，否则会导致产品损坏或信号无法正常输出。
- ◆ 主回路线缆和输入输出信号 / 编码器线缆之间的安装距离保持在 30cm 以上，否则可能导致产品误动作。
- ◆ 输入输出信号线缆 / 编码器线缆请使用双绞线或多芯双绞屏蔽线，否则可能导致产品误动作。
- ◆ 输入输出信号线缆接线长度最长为 3m，编码器线缆接线长度最长为 20m。
- ◆ 请使用噪音滤波器减小电磁干扰的影响，否则会对驱动器附近的电子设备造成干扰。
- ◆ 在以下场所时，请采取适当的屏蔽措施，否则可能会导致产品损坏：
 - ①. 因静电而产生干扰的场所；
 - ②. 产生强电场或强磁场的场所；
 - ③. 可能有放射线辐射的场所。

3.1 伺服驱动器端子引脚分布

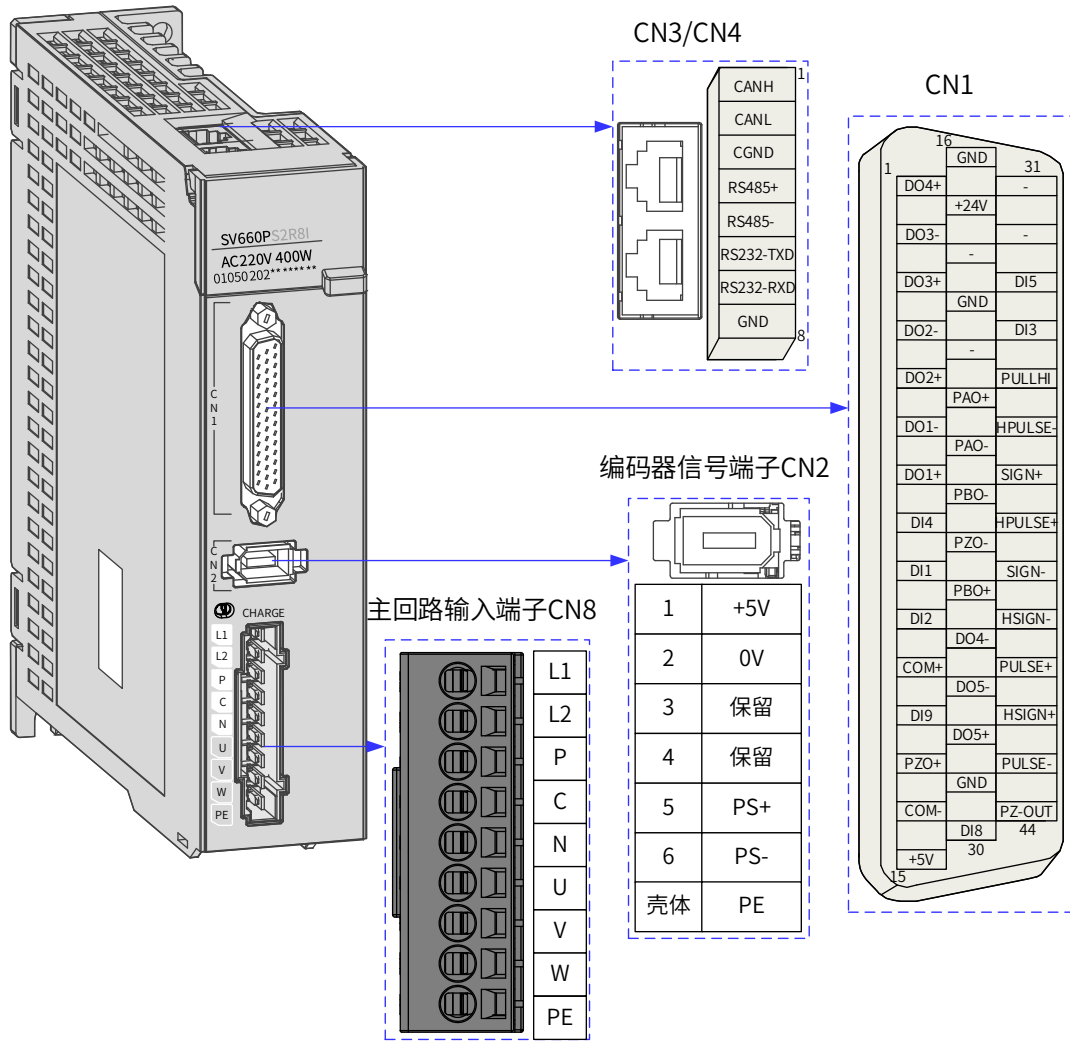


图 3-1 SIZEA 端子引脚分布图

上图所示均为驱动器机身自带端子的引脚排布。

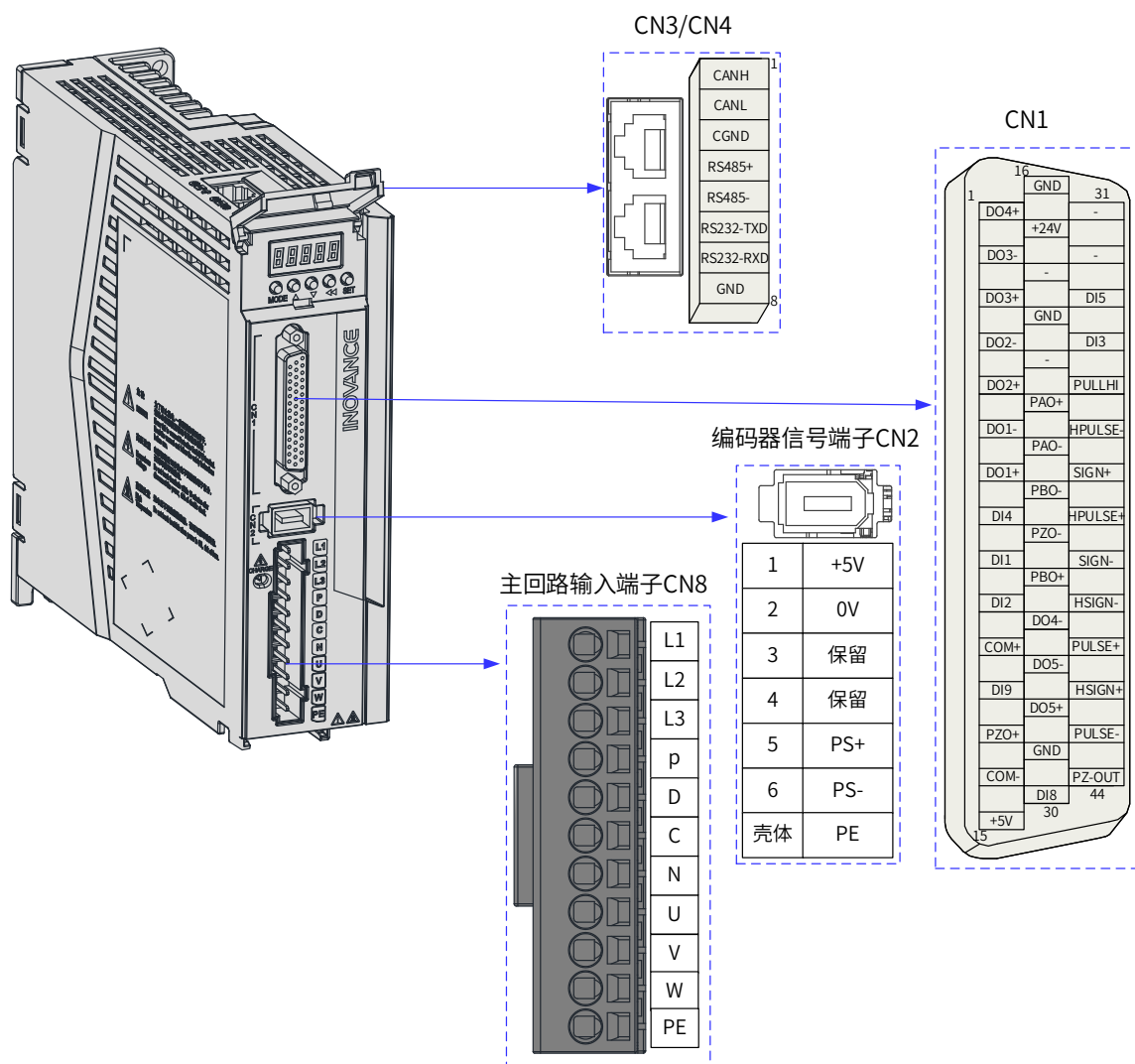


图 3-2 SIZEB 端子引脚分布图

上图所示均为驱动器机身自带端子的引脚排布。

3.2 伺服驱动器主电路连接

3.2.1 主电路端子介绍

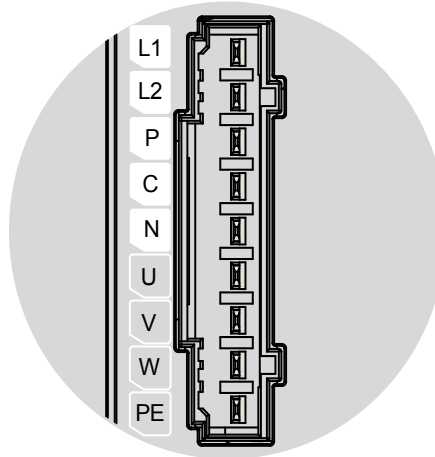


图 3-3 SIZE A 伺服驱动器主电路端子引脚分布示意图

表 3-1 SIZE A 伺服驱动器主电路端子的名称与功能

编号	部件名称	说明
1	L1、L2（电源输入端子）	参考铭牌额定电压等级输入控制回路电源。
2	P、N（伺服母线端子）	直流母线端子，用于多台伺服共直流母线。
	P、C（外接制动电阻连接端子）	需要外接泄放电阻时，将其接于 P、C 之间。
3	U、V、W（伺服电机连接端子）	连接伺服电机 U、V、W 相。
4	PE（接地端子）	与电源及电机接地端子连接，进行接地处理。

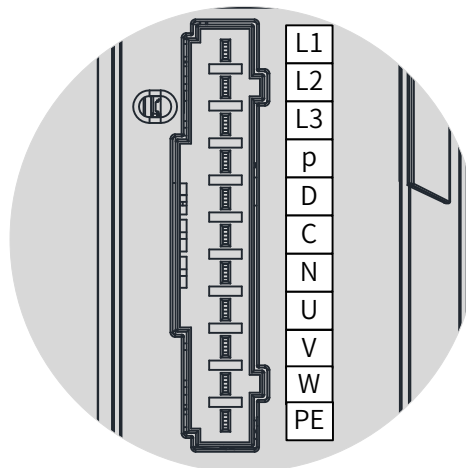


图 3-4 SIZE B 伺服驱动器主电路端子引脚分布示意图

表 3-2 SIZE B 伺服驱动器主电路端子的名称与功能

编号	部件名称	说明
1	L1、L2、L3（电源输入端子）	参考铭牌额定电压等级输入控制回路电源。
2	P、N（伺服母线端子）	直流母线端子，用于多台伺服共直流母线。
	P、D、C（外接制动电阻连接端子）	需要外接泄放电阻时，将其接于 P、C 之间。
3	U、V、W（伺服电机连接端子）	连接伺服电机 U、V、W 相。
4	PE（接地端子）	与电源及电机接地端子连接，进行接地处理。

3.2.2 制动电阻接线错误举例

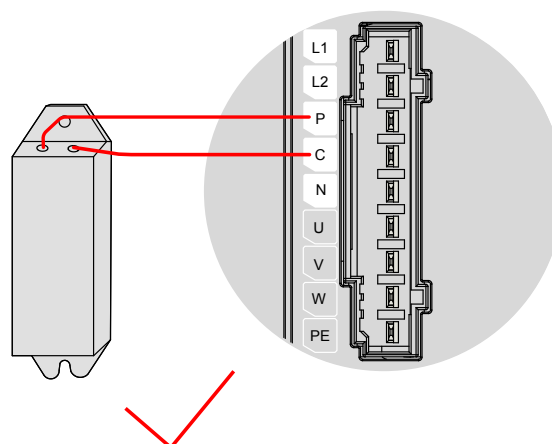




图 3-5 外接制动电阻的连接示意图

 警告	
	<p>制动电阻接线注意事项：</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 使用外接制动电阻时请将 P 之间短接线拆除，否则会导致制动管过流损坏； ◆ 请勿将外接制动电阻直接接到母线正负极，否则会导致炸机和引起火灾； ◆ 请勿小于最小允许阻值，否则会导致 201 报警或损坏驱动器； ◆ 伺服使用前请确认已正确设置制动电阻参数 H02-25, H02-26, H02-27； ◆ 请将外接制动电阻安装在金属等不燃物上。

3.2.3 主电路连接电缆推荐型号及规格

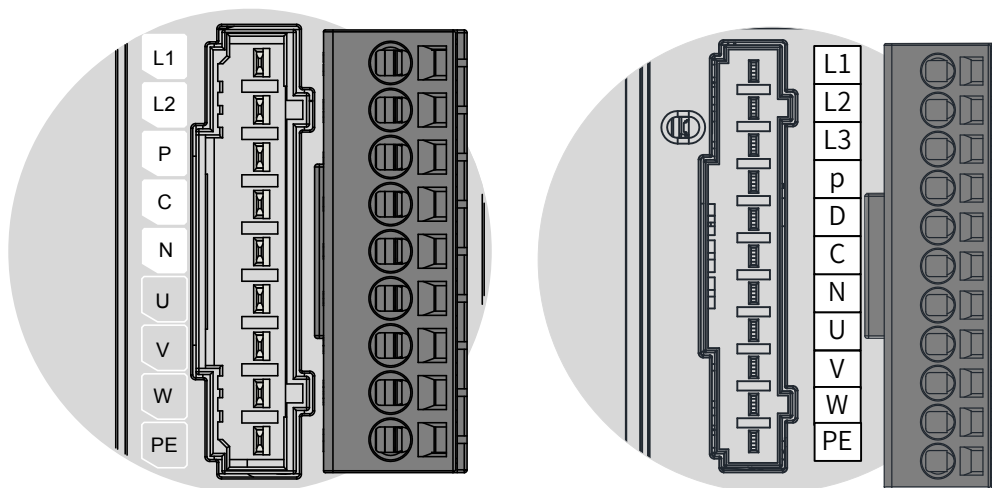


图 3-6 SIZEA 和 SIZEB 驱动器主回路端子台示意

表 3-3 SV660P 系列驱动器电流规格

驱动器型号 SV660P****1		额定输入电流 (A)	额定输出电流 (A)	最大输出电流 (A)
SIZE-A	S1R6	2.3	1.6	5.8
	S2R8	4.0	2.8	10.1
SIZE-B	S5R5	7.9(单相)	5.5	16.9
	S6R6	3.7(三相或单相)	6.6	16.9

表 3-4 SV660P 系列驱动器主电路推荐线缆及型号

序号	系列	驱动器型号	额定输入电流 In	L1、L2		额定输出电流 Out	U、V、W		PE	
				mm ²	AWG		mm ²	AWG	mm ²	AWG
单相 220V										
1	SIZE-A	SV660PS1R6I	2.30	2x0.5	20	1.60	2x0.5	20	0.50	20
2		SV660PS2R8I	4.00	2x0.5	20	2.80	2x0.5	20	0.50	20
三相 220V										
3	SIZE-B	SV660PS5R5I	7.90	2x0.75	18	5.50	2x0.75	18	0.75	18
4		SV660PS6R6I	3.70	2x0.75	18	5.50	2x0.75	18	0.75	18

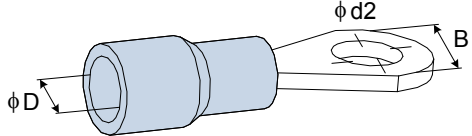
主电路其他线缆要求请参见“3.2.5 主电路配线注意事项”。

表 3-5 660P 系列驱动器主电路推荐接地线耳

驱动器型号 SV660P****I		PE
SIZE-A	S1R6	TVR 2-4
	S2R8	TVR 2-4
SIZE-B	S5R5	TVR 2-4
	S6R6	TVR 2-4

推荐线耳参考资料 (苏州源利金属企业有限公司)

表 3-6 线耳尺寸及外观 (接地线耳外观)

线耳型号		D(mm)	d2(mm)	B(mm)	外观
TVR	2-4	4.5	4.3	8.5	

主电路请使用以下种类的线缆：

表 3-7 主电路推荐线缆

线缆种类		名称	允许温度 (°C)
型号			
PVC		一般的 PVC 线缆	-
IV		额定电压为 600V 的 PVC 线缆	60
HIV		特殊耐热 PVC 线缆	75

3 根线缆时，直径与允许电流之间的关系如下表所示，使用时不要超过表中的值。

表 3-8 3 根线缆时允许规格

AWG 规格	公称截面积 (mm ²)	不同环境温度下的允许电流 (A)		
		30°C	40°C	50°C
20	0.519	8	7	6
19	0.653	9	8	7
18	0.823	13	11	9
16	1.31	18	15	12
14	2.08	26	23	20
12	3.31	32	28	26

AWG 规格	公称截面积 (mm ²)	不同环境温度下的允许电流 (A)		
		30°C	40°C	50°C
10	5.26	48	43	38
8	8.37	70	65	55
6	13.3	95	85	75

3.2.4 电源配线实例

■ 使用单相 220V 电源机型：SV660PS1R6I、SV660PS2R8I 和 SV660PS5R5I

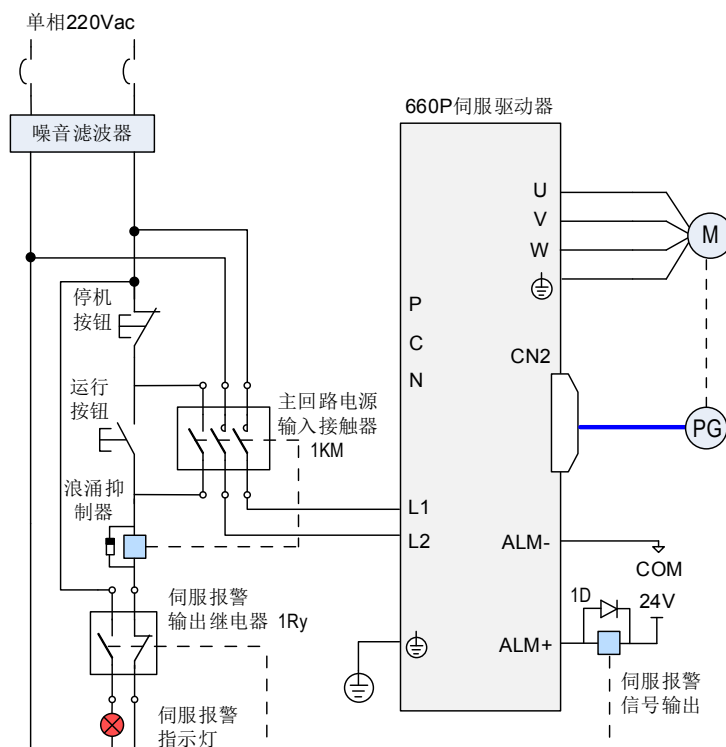
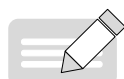


图 3-7 单相 220V 主电路配线



NOTE

- ◆ 1KM: 电磁接触器; 1Ry: 继电器; 1D: 续流二极管;
- ◆ DO 设置为警报输出功能 (ALM+/-)，当伺服驱动器报警后可自动切断动力电源，同时 SV660PS1R6 和 SV660PS2R8 无内置制动电阻，若需使用请在 P、C 之间连接外接制动电阻。

■ 使用三相 220V 电源机型：SV660PS6R6I

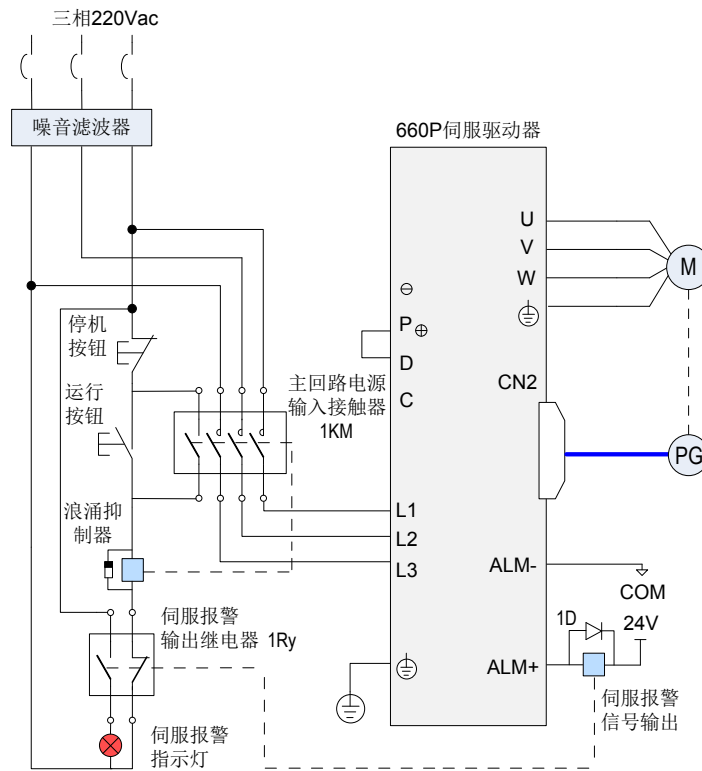


图 3-8 三相 220V 主电路配线

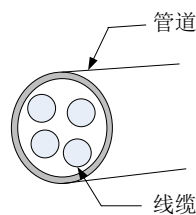


- ◆ 1KM: 电磁接触器; 1Ry: 继电器; 1D: 续流二极管;
- ◆ DO 设置为警报输出功能 (ALM+/-), 当伺服驱动器报警后可自动切断动力电源, 同时报警灯亮。

3.2.5 主电路配线注意事项

- 不能将输入电源线连到输出端 U、V、W，否则引起伺服驱动器损坏。
- 将电缆捆束后于管道等处使用时，由于散热条件变差，请考虑容许电流降低率。
- 当柜内温度高于线缆温度限值时，请选用线缆温度限值较大的线缆，并建议线缆线材选用铁氟龙线材；周围低温环境时请注意线缆的保暖措施，一般电缆在低温环境下表面容易硬化破裂。
- 电缆的弯曲半径请确保在电缆本身外径的 10 倍以上，以防止长期折弯导致线缆内部线芯断裂。
- 请使用额定电压 AC600V 以上、额定温度 75°C 以上的电缆，使用电缆的导线容许电流密度在周围 30°C 及正常散热条件下，一般总电流在 50A 以下时不应超过 8A/mm²，在 50A 以上时不应超过 5A/mm²。针对环境温度高，电缆有捆束的情况需要适当调整电流容许值，适用容许电流密度 (A/mm²) 可用下面公式计算：

$$\text{适用容许电流密度} = 8 \times \text{导线载流密度减少系数} \times \text{电流修正系数}$$



导线载流密度减少系数

同一管道内的线缆数	电流减少系数
3 根以下	0.7
4 根	0.63
5~6 根	0.56
7~15 根	0.49

- 请勿将电源线和信号线从同一管道内穿过或捆扎在一起，为避免干扰两者应距离 30cm 以上。
- 即使关闭电源，伺服驱动器内也可能残留有高电压。在 5 分钟之内不要接触电源端子。
- 请勿频繁 ON/OFF 电源，在需要反复的连续 ON/OFF 电源时，请控制在 1 分钟 1 次以下。由于在伺服驱动器的电源部分带有电容，在 ON 电源时，会流过较大的充电电流（充电时间 0.2 秒）。频繁地 ON/OFF 电源，则会造成伺服驱动器内部的主电路元件性能下降。
- 请使用与主电路电线截面积相同的地线，若主电路电线截面积为 1.6mm^2 以下，请使用 2.0mm^2 地线。
- 请将伺服驱动器与大地可靠连接。
- 请勿在端子台螺丝松动或者电缆线松动的情况下上电，容易引发火灾。

3.2.6 主电路外围配件规格

推荐断路器和电磁接触器：

表 3-9 推荐断路器与电磁接触器型号

主回路电源	驱动器型号	推荐断路器		推荐接触器	
		电流 (A)	施耐德型号	电流 (A)	施耐德型号
单相 220V	SV660PS1R6I	4	OSMC32N3C4	9	LC1 D09
	SV660PS2R8I	6	OSMC32N3C6	9	LC1 D09
	SV660PS5R5I	6	OSMC32N3C6	9	LC1 D09
三相 220V	SV660PS6R6I	6	OSMC32N3C6	9	LC1 D09

3.3 伺服驱动器和伺服电机的动力线连接

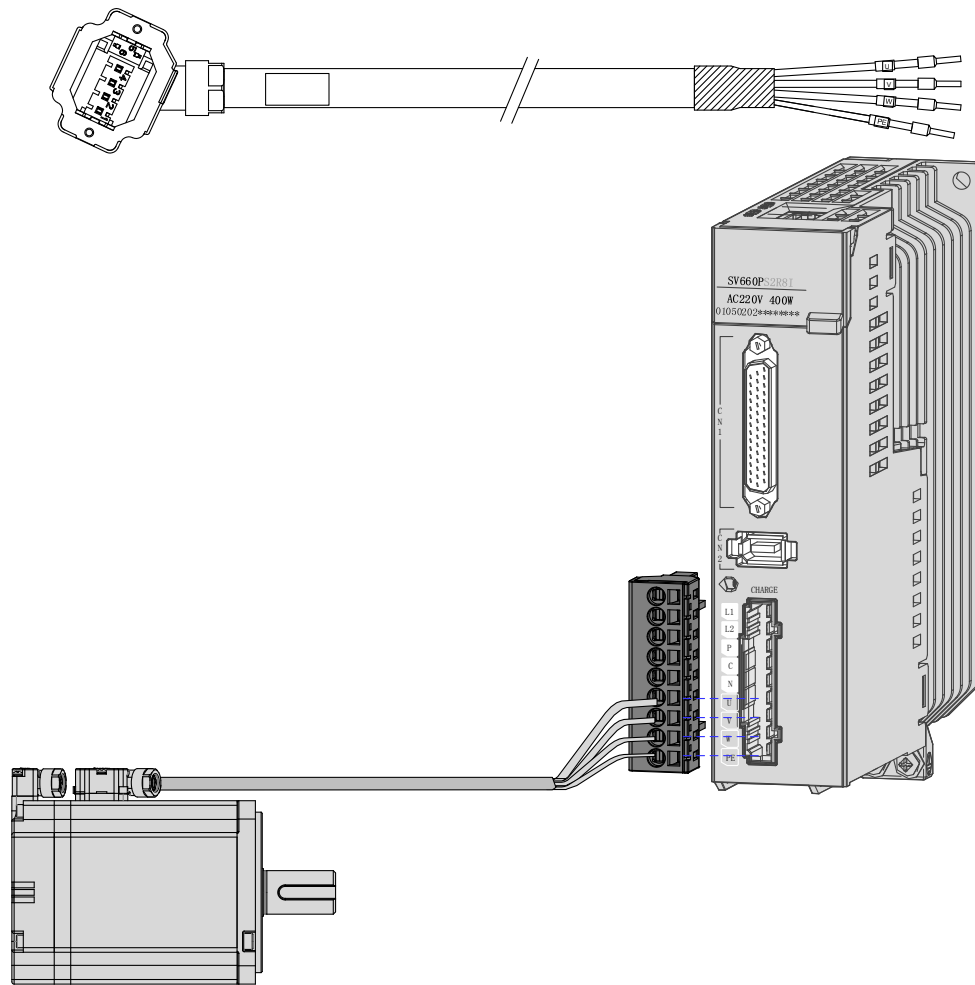


图 3-9 伺服驱动器输出与伺服电机连接举例

表 3-10 动力线缆伺服电机侧连接器

连接器外形图	端子引脚分布	适配电机框号 ^{【注】}																			
	黑色 6 Pin 接插件 	端子型电机： 40（端子型） 60（端子型） 80（端子型）																			
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> <th>颜色</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>PE</td> <td>黄 / 绿</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>W</td> <td>红</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>V</td> <td>黑</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>U</td> <td>白</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>抱闸</td> <td rowspan="2">不分正负</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>抱闸</td> <td>棕 蓝</td> </tr> </tbody> </table>		针脚号	信号名称	颜色	1	PE	黄 / 绿	2	W	红	3	V	黑	4	U	白	5	抱闸	不分正负	6
针脚号	信号名称	颜色																			
1	PE	黄 / 绿																			
2	W	红																			
3	V	黑																			
4	U	白																			
5	抱闸	不分正负																			
6	抱闸		棕 蓝																		



- ◆ 【注】：电机框号指安装法兰宽度。
- ◆ 动力线缆颜色请以实物为准，本手册中说明的线缆颜色均为汇川线缆。

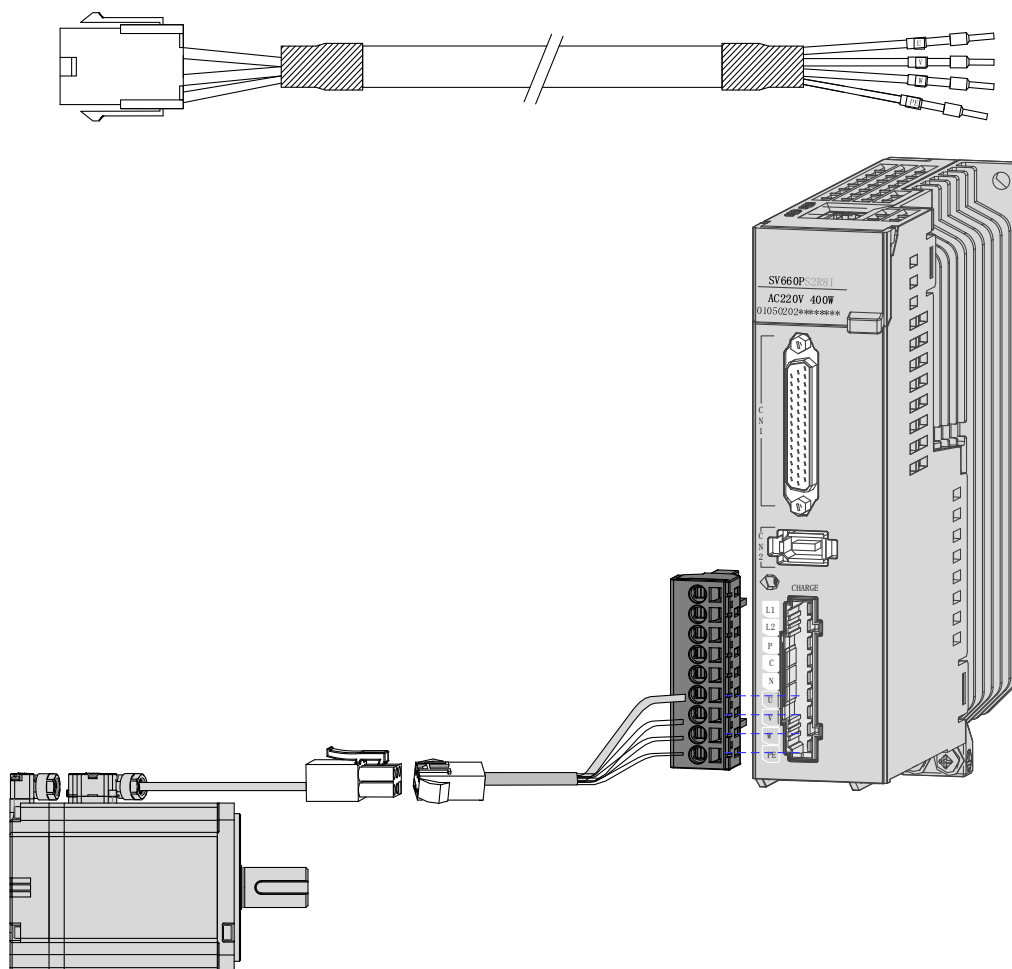
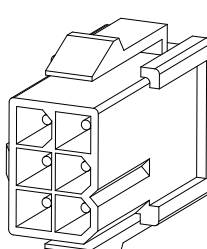
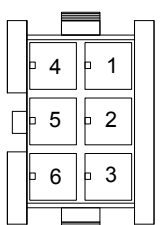


图 3-10 伺服驱动器输出与伺服电机连接举例

表 3-11 动力线缆伺服电机侧连接器

连接器外形图	端子引脚分布	适配电机框号 ^{【注】}																		
	黑色 6 Pin 接插件 	导线型电机： 40（导线型） 60（导线型） 80（导线型）																		
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>引脚号</th> <th>信号名称</th> <th>颜色</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>U</td> <td>白</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>V</td> <td>黑</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>W</td> <td>红</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>PE</td> <td>黄 / 绿</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td rowspan="2">抱闸（无正负）</td> <td></td> </tr> <tr> <td>6</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		引脚号	信号名称	颜色	1	U	白	2	V	黑	4	W	红	5	PE	黄 / 绿	3	抱闸（无正负）	
引脚号	信号名称	颜色																		
1	U	白																		
2	V	黑																		
4	W	红																		
5	PE	黄 / 绿																		
3	抱闸（无正负）																			
6																				
推荐： 塑壳：MOLEX-50361736；端子：MOLEX-39000061																				



- ◆ 【注】电机框号指安装法兰宽度。
- ◆ 动力线缆颜色请以实物为准，本手册中说明的线缆颜色均为汇川线缆。

3.4 伺服驱动器和伺服电机的编码器线连接

1 绝对值编码器电池盒安装

■ 电池盒选配件型号：S6-C4，其中包含：

钣金件支架，1 个

塑胶箱体，1 个

电池，1 个（3.6V 2600mAh）

平头螺钉，2 个（M3*10）

盘头螺钉，1 个（M3*10）

接线座子与压线端子

■ 电池盒安装：

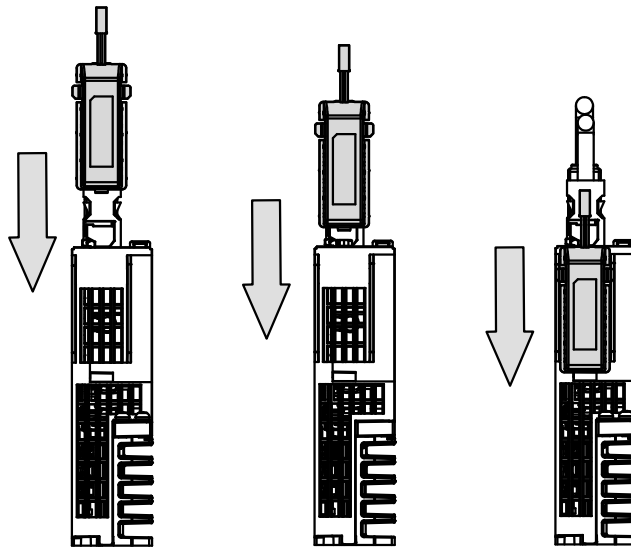
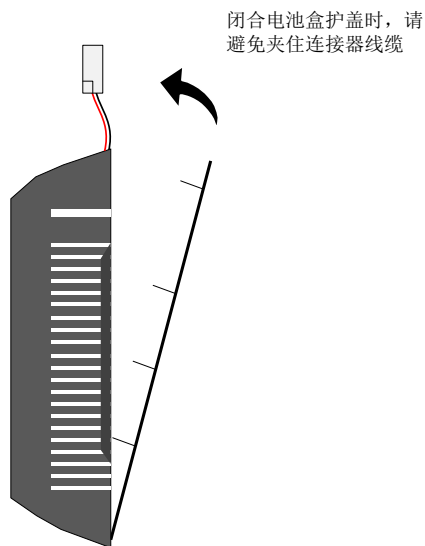


图 3-11 绝对值编码器电池盒安装示例图（sizeA 机型，仰视图）


■ 电池盒的拆卸

长时间使用后的电池有漏液风险，建议每两年更换一次电池，其中电池盒的拆卸操作请按以上相反步骤进行。

在关闭电池盒护盖过程中，请避免夹住连接器线缆：



 **注意**

	<p>如果错误使用电池，可能发生电池漏液而腐蚀制品，或导致电池爆炸等危险情况，请务必遵守以下事项：</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 正确放入+、-方向； ◆ 若将长时间使用的电池或已无法使用的电池放置在机器，则可能出现漏液等情况，不仅会腐蚀周围部件，而且由于其具有导电性，具有短路等危险。所以，请定期进行更换（参考期限：建议每两年更换1次）； ◆ 禁止分解电池，以免电解液飞散而出影响人身安全； ◆ 禁止将电池投入火中。若将电池投入火中或进行加热，可能产生爆炸的危险； ◆ 勿使电池短路，也绝对不可剥下电池管。若在电池的+、-端子接触金属等，则一次性产生大电流，不仅使电池的电力变弱，还可能由于剧烈发热而发生爆炸的危险； ◆ 禁止对本电池进行充电； ◆ 更换后的电池废弃，请根据当地法规要求进行废弃。
---	--

■ 电池选型：

请参考下表信息选择规格合适的电池：

表 3-12 绝对值编码器电池信息说明

电池选型规格	项目及单位	额定值			条件
		最小值	典型值	最大值	
输出规格：3.6V 2500mAh 推荐厂家及型号：深圳捷顺 LS14500	外部电池电压 (V)	3.2	3.6	5	备用工作时 ^[2]
	电路故障电压 (V)	-	2.6	-	备用工作时
	电池报警电压 (V)	2.85	3	3.15	-
	电路消耗电流 (uA)	-	2	-	正常工作时 ^[1]
		-	10	-	备用工作时，轴静止
		-	80	-	备用工作时，轴旋转
	电池使用环境温度 (°C)	0	-	40	与电机环境温度要求一致
电池存储环境温度 (°C)	-20	-	60		

以上为环境温度 20°C 下的测量值。



NOTE

- ◆ [1] 正常工作时，指绝对值编码器可进行一旋转及多旋转数据计数及数据收发。在完成绝对值编码器的正常接线后，打开伺服驱动器电源，经过一小段延时（5 秒左右），即进入正常工作状态，进行数据收发。从备用工作状态转为正常工作状态（打开电源时），需要电机旋转速度不大于 10rpm，否则可能引起驱动器报 740 错误。此时需要重新上电；
- ◆ [2] 备用工作状态，指伺服驱动器不上电，可利用外部电池电源进行多旋转计数动作的状态。在此状态下，数据收发变为停止状态。

■ 电池理论寿命：

下述计算中仅仅只考虑了编码器的电流消耗，电池自身的消耗没有计算在内。

假设：一天中驱动器正常工作时间 T1，驱动器掉电后电机旋转时间 T2，掉电后电机停转时间 T3（单位：小时 H）

例如：

表 3-13 绝对值编码器电池理论寿命

项目	作息时间安排 1	作息时间安排 2
一年中不同工况的天数 (天)	313	52
T1 (小时 H)	8	0
T2 (小时 H)	0.1	0
T3 (小时 H)	15.9	24

1 年的消耗容量 = $(8H * 2uA + 0.1H * 80uA + 15.9H * 10uA) * 313 + (0H * 2uA + 0H * 80uA + 24H * 10uA) * 52 \approx 70mAH$

电池理论寿命 = 电池容量 / 1 年的消耗容量 = $2600mAH / 70mAH = 37.1$ 年

2 绝对值编码器线连接

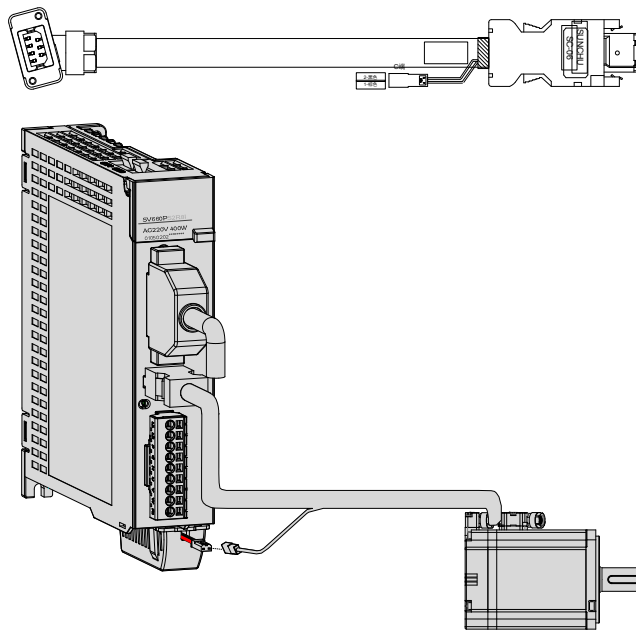
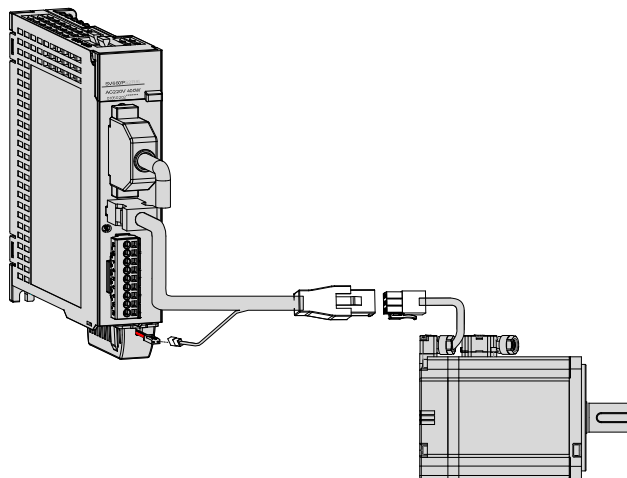


图 3-12 绝对值编码器信号^[1]接线示例图



NOTE

- ◆ [1] 图示为绝对值编码器线缆接线示意，增量型编码器接线类似（没有电池盒接线），请订购增量型编码器线缆。
- ◆ 编码器线缆颜色请以实物为准，本手册中说明的线缆颜色均为汇川线缆。



电池盒外引线线色说明：

针脚号	线色	针脚定义
1	红色	电源正

针脚号	线色	针脚定义
2	黑色	电源负

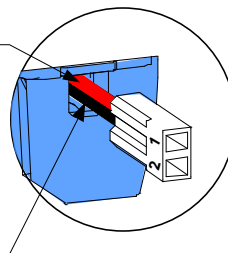


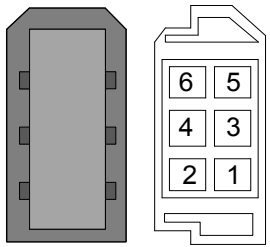
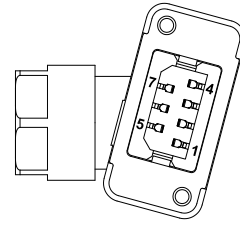
图 3-13 绝对值编码器电池外引线说明

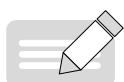


NOTE

- ◆ 存储期间请按规定环境温度存储，并保证电池接触可靠、电量足够，否则可能导致编码器位置信息丢失。
- ◆ 电池盒（含）电池型号：S6-C4（单轴）

表 3-14 端子型电机编码器线缆连接器

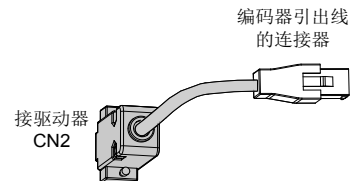
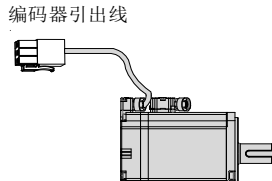
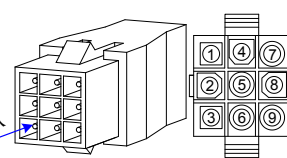
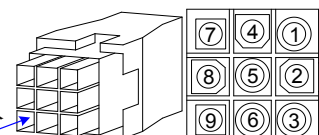
连接器外形图及引脚分布				适用电机框号 ^[1]																																																	
驱动器侧		电机侧																																																			
6PIN 公头 (左: 对接面, 右: 焊接面) 		7PIN 接插件 		端子型电机: 40 (端子型) 60 (端子型) 80 (端子型)																																																	
<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> <th>颜色</th> <th>类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>+5V</td> <td>红</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0V</td> <td>橙</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>PS+</td> <td>蓝</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>PS-</td> <td>紫</td> </tr> <tr> <td>外壳</td> <td>PE</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	颜色		类型	1	+5V	红	对绞	2	0V	橙	5	PS+	蓝	对绞	6	PS-	紫	外壳	PE	-	-	<table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> <th>颜色</th> <th>类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>PS+</td> <td>蓝</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>PS-</td> <td>紫</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>DC+</td> <td>棕</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>DC-</td> <td>黑</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>+5V</td> <td>红</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>0V</td> <td>橙</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>PE</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	颜色	类型	1	PS+	蓝	对绞	2	PS-	紫	3	DC+	棕	对绞	4	DC-	黑	5	+5V	红	对绞	6	0V	橙	7	PE	-	-
针脚号	信号名称	颜色	类型																																																		
1	+5V	红	对绞																																																		
2	0V	橙																																																			
5	PS+	蓝	对绞																																																		
6	PS-	紫																																																			
外壳	PE	-	-																																																		
针脚号	信号名称	颜色	类型																																																		
1	PS+	蓝	对绞																																																		
2	PS-	紫																																																			
3	DC+	棕	对绞																																																		
4	DC-	黑																																																			
5	+5V	红	对绞																																																		
6	0V	橙																																																			
7	PE	-	-																																																		

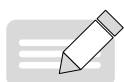


NOTE

◆ [1] 电机框号指安装法兰宽度。

表 3-15 导线型电机编码器线缆连接器 (9 pin 接插件)

连接器外形图及引脚分布			适用电机框号 ^[1]																																															
 <p>接驱动器 CN2</p>	 <p>编码器引出线</p>		导线型电机: 40 (导线型) 60 (导线型) 80 (导线型)																																															
9 pin 接插件  <p>此端视入</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> <th>类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>电池 +</td> <td rowspan="2">-</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>电池 -</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>PS+</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>PS-</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>+5V</td> <td rowspan="3">-</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>GND</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>屏蔽</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称		类型	1	电池 +	-	4	电池 -	3	PS+	对绞	6	PS-	9	+5V	-	8	GND	7	屏蔽	 <p>此端视入</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>针脚号</th> <th>信号名称</th> <th>颜色</th> <th>类型</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>电池 +</td> <td>蓝</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>电池 -</td> <td>蓝黑</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>PS+</td> <td>黄</td> <td rowspan="2">对绞</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>PS-</td> <td>黄黑</td> </tr> <tr> <td>9</td> <td>+5V</td> <td>红</td> <td rowspan="3">-</td> </tr> <tr> <td>8</td> <td>GND</td> <td>黑</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>屏蔽</td> <td>-</td> </tr> </tbody> </table>	针脚号	信号名称	颜色	类型	1	电池 +	蓝	对绞	4	电池 -	蓝黑	3	PS+	黄	对绞	6	PS-	黄黑	9	+5V	红	-	8	GND	黑	7	屏蔽	-
针脚号	信号名称	类型																																																
1	电池 +	-																																																
4	电池 -																																																	
3	PS+	对绞																																																
6	PS-																																																	
9	+5V	-																																																
8	GND																																																	
7	屏蔽																																																	
针脚号	信号名称	颜色	类型																																															
1	电池 +	蓝	对绞																																															
4	电池 -	蓝黑																																																
3	PS+	黄	对绞																																															
6	PS-	黄黑																																																
9	+5V	红	-																																															
8	GND	黑																																																
7	屏蔽	-																																																
推荐: 塑壳: AMP 172161-1; 端子: AMP 770835-1																																																		



NOTE

◆ [1] 电机框号指安装法兰宽度。

3.5 伺服驱动器控制信号端子 CN1 连接

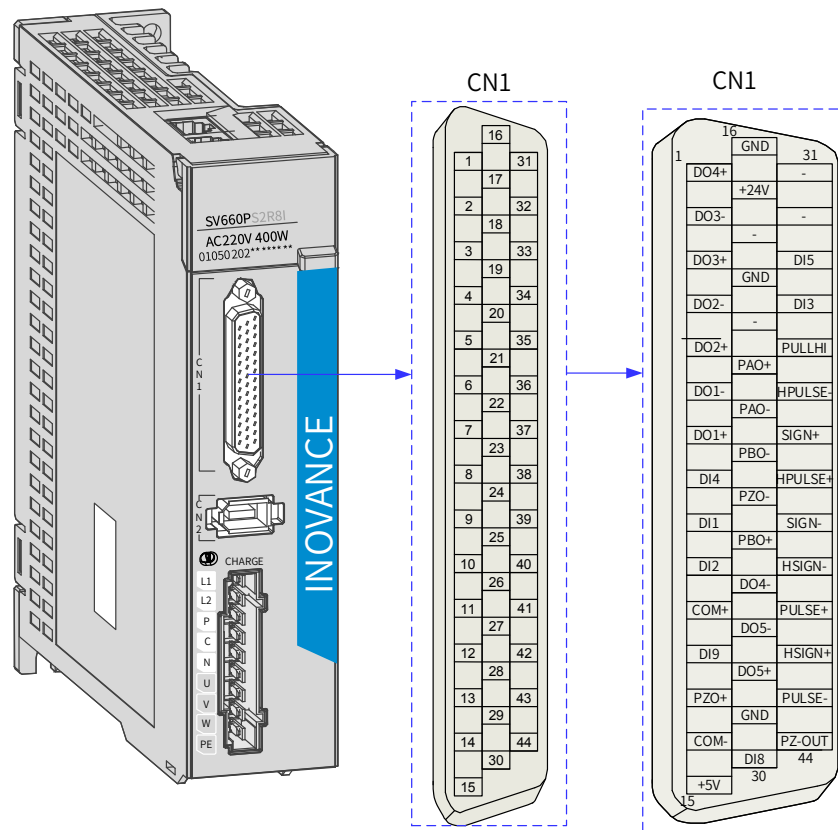


图 3-14 驱动器 CN1 端子连接器引脚分布图

CN1 端子——电缆侧插头塑壳：泰德康 DB25P 外壳黑色；芯：泰德康 HDB44P 焊线公座。



NOTE

◆ 推荐使用 24~26AWG 线径的线缆。

3.5.1 位置指令输入信号

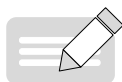
表 3-16 位置指令输入信号说明

信号名	针脚号	功能
PULSE+	41	低速脉冲指令输入方式： 差分驱动输入 集电极开路
PULSE-	43	
SIGN+	37	
SIGN-	39	
HPULSE+	38	高速输入脉冲指令
HPULSE-	36	
HSIGN+	42	高速位置指令符号
HSIGN-	40	
PULLHI	35	指令脉冲的外加电源输入接口
GND	29	信号地

上位装置侧指令脉冲及符号输出电路，可以从差分驱动器输出或集电极开路输出 2 种中选择。其最大输入频率及最小脉宽如下表所示：

表 3-17 脉冲输入频率与脉宽对应关系

脉冲方式		最大频率 (pps)	最小脉宽 (us)
低速	差分	500k	1
	集电极开路	200k	2.5
高速差分		4M	0.125

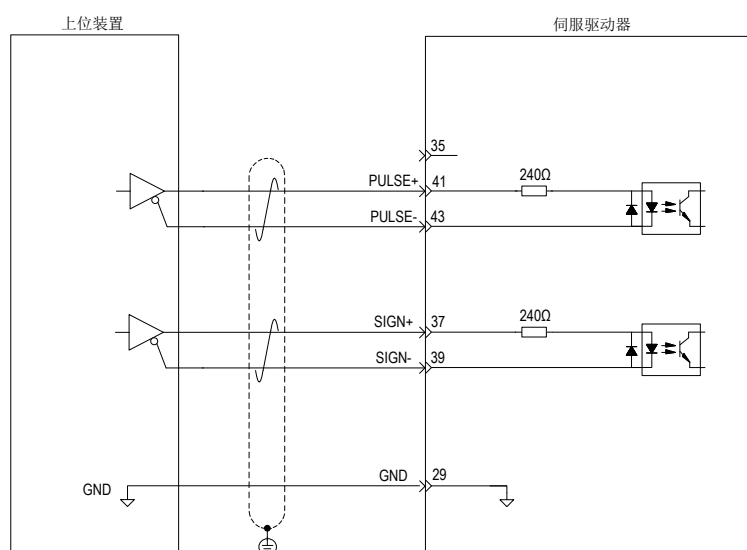


NOTE

◆ 上位装置输出脉冲宽度若小于最小脉宽值，会导致驱动器接收脉冲错误。

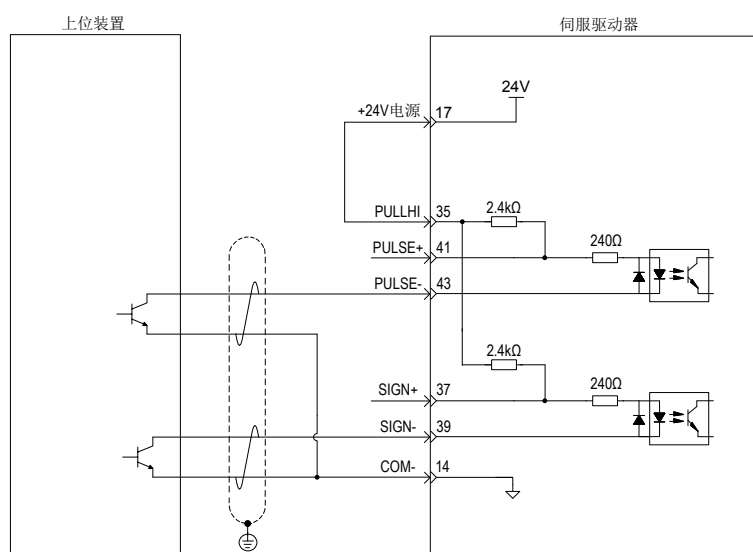
1 低速脉冲指令输入

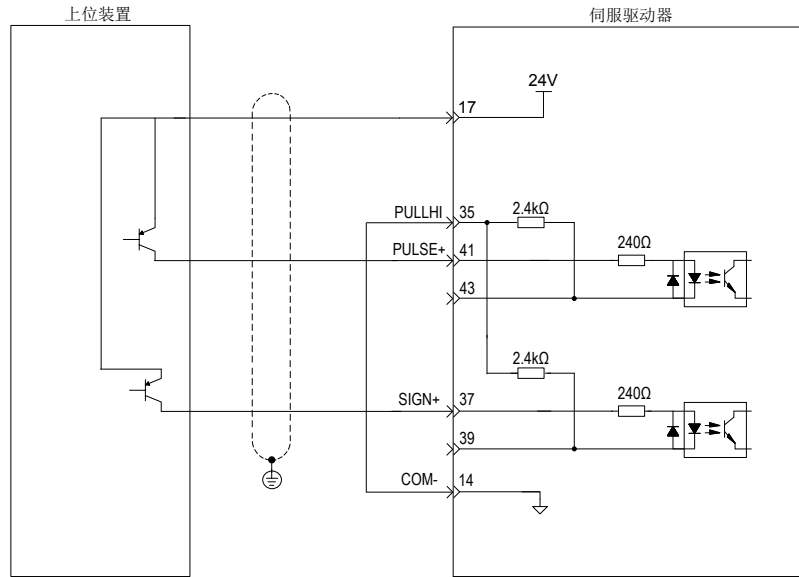
1) 当为差分方式时



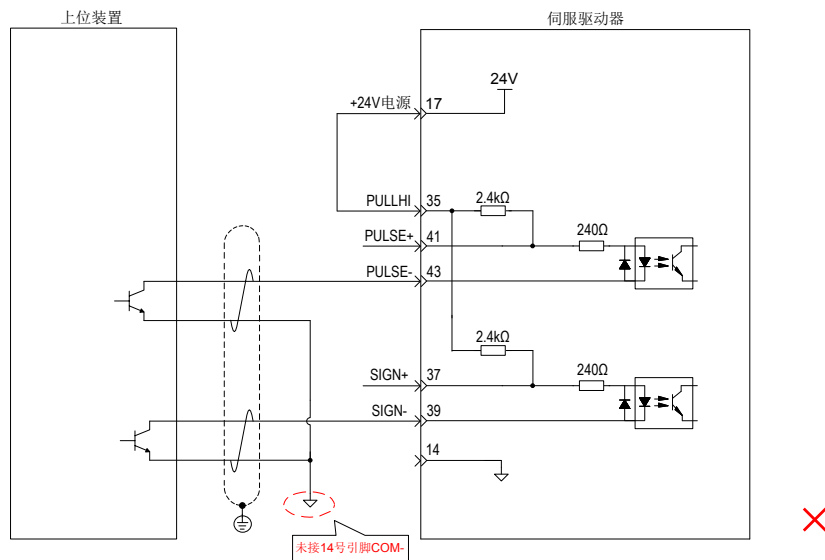
2) 当为集电极开路方式时

a) 使用伺服驱动器内部 24V 电源时:



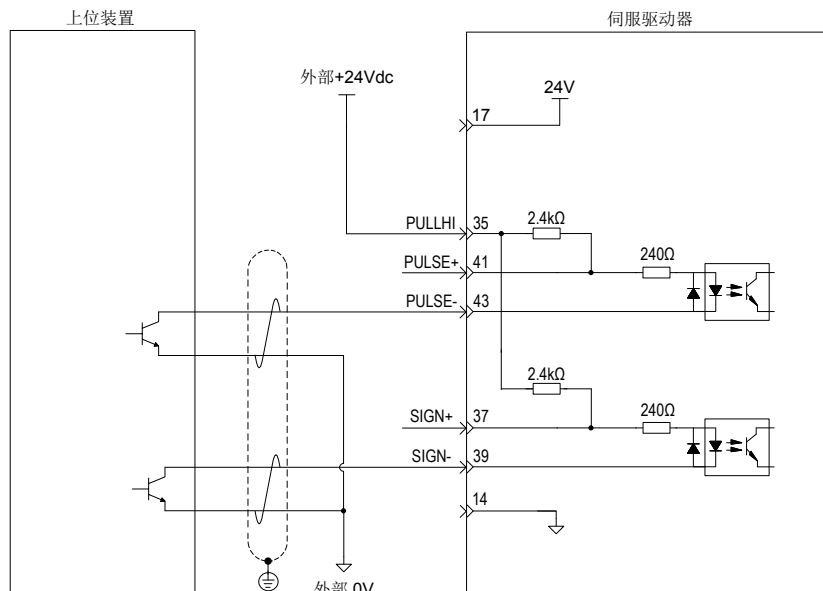


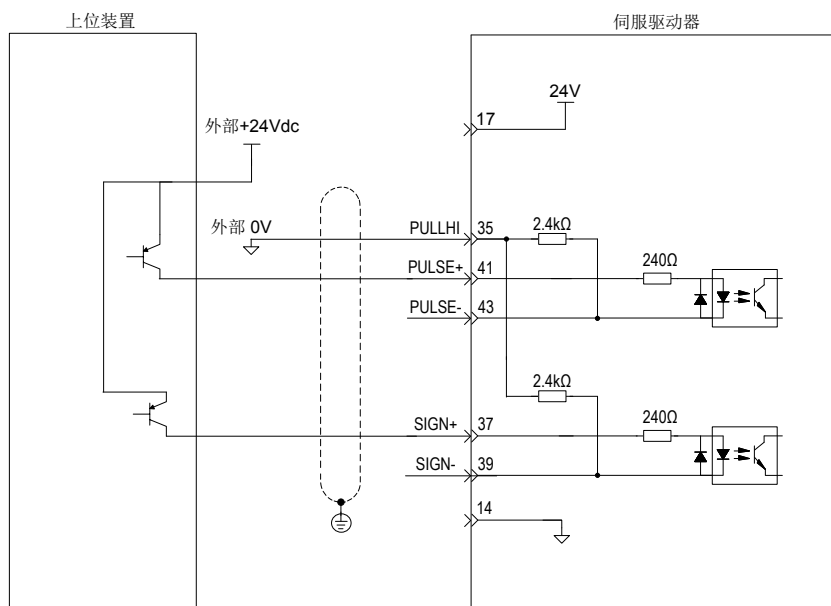
■ 错误：未接 14 引脚 COM-，无法形成闭合回路



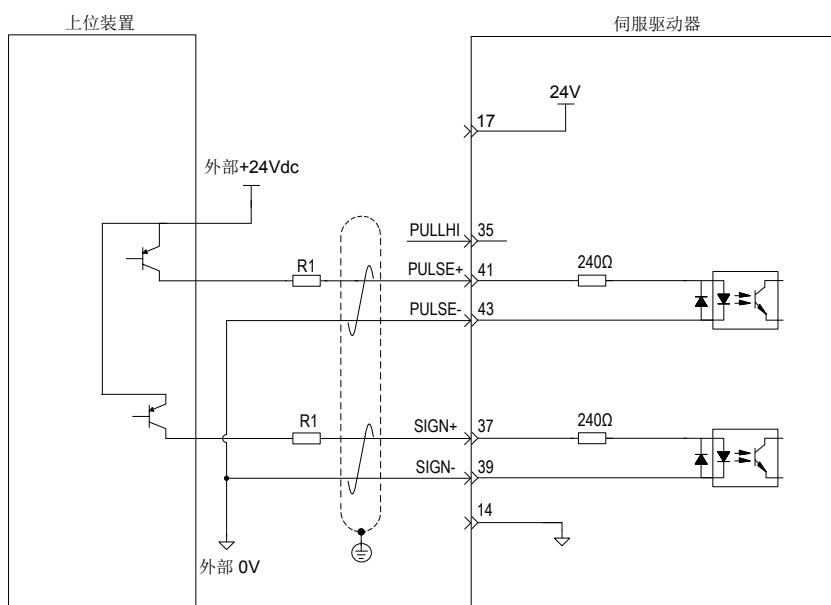
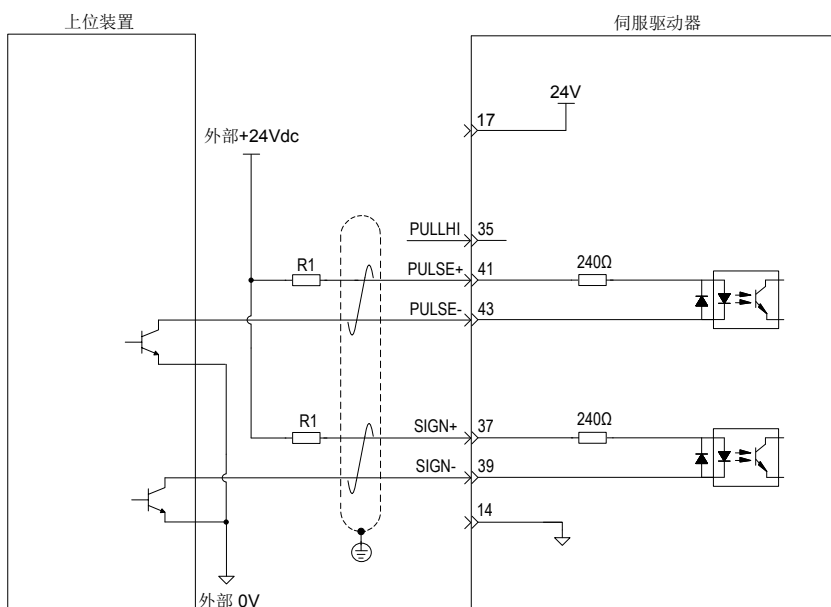
b) 使用外部电源时：

■ 方案一：使用驱动器内部电阻（推荐方案）





方案二：使用外接电阻



■ 电阻 R1 的选取请满足公式：

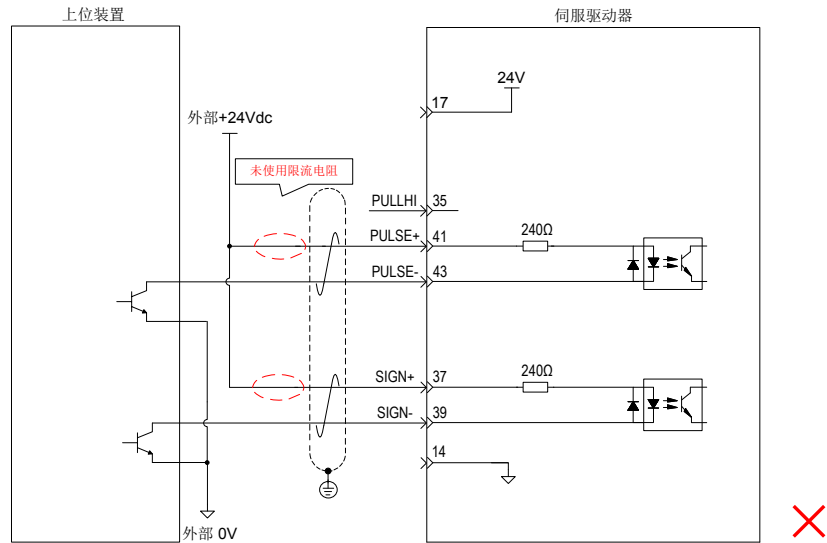
$$\frac{V_{CC}-1.5}{R1+240} = 10\text{mA}$$

表 3-18 推荐 R1 阻值

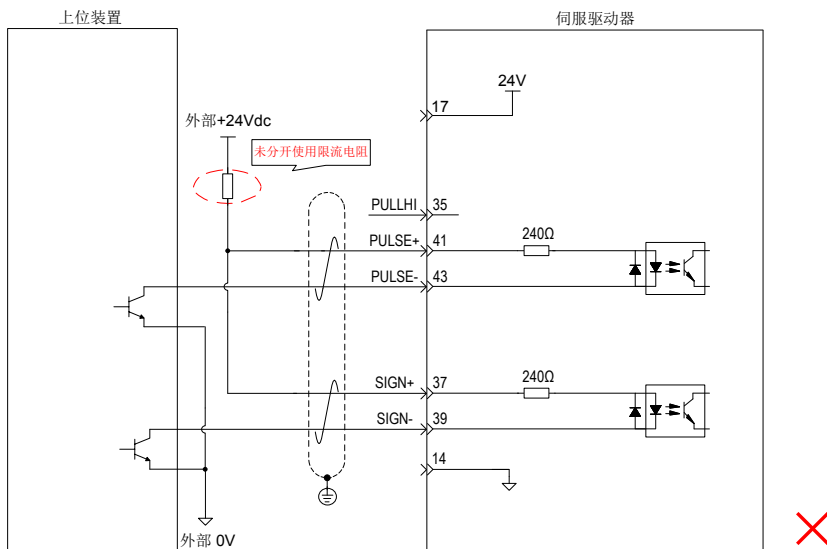
VCC 电压	R1 阻值	R1 功率
24V	2.4kΩ	0.5W
12V	1.5kΩ	0.5W

接线错误举例：

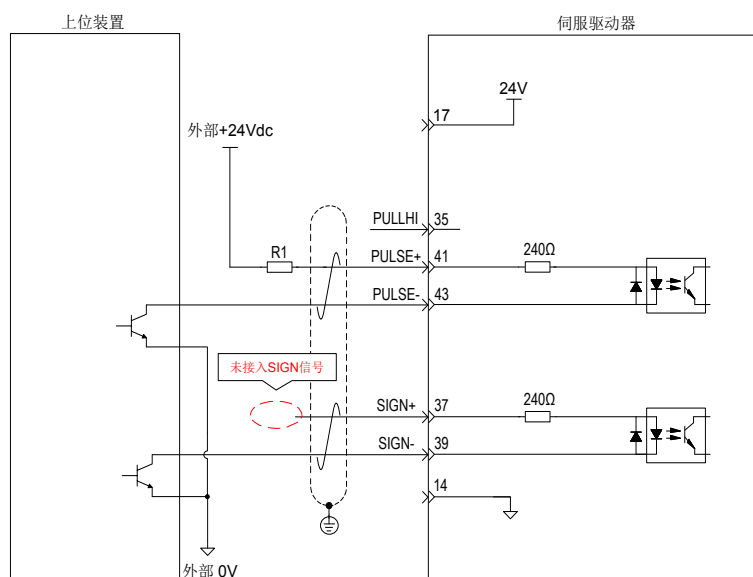
■ 错误 1：未接限流电阻，导致端口烧损



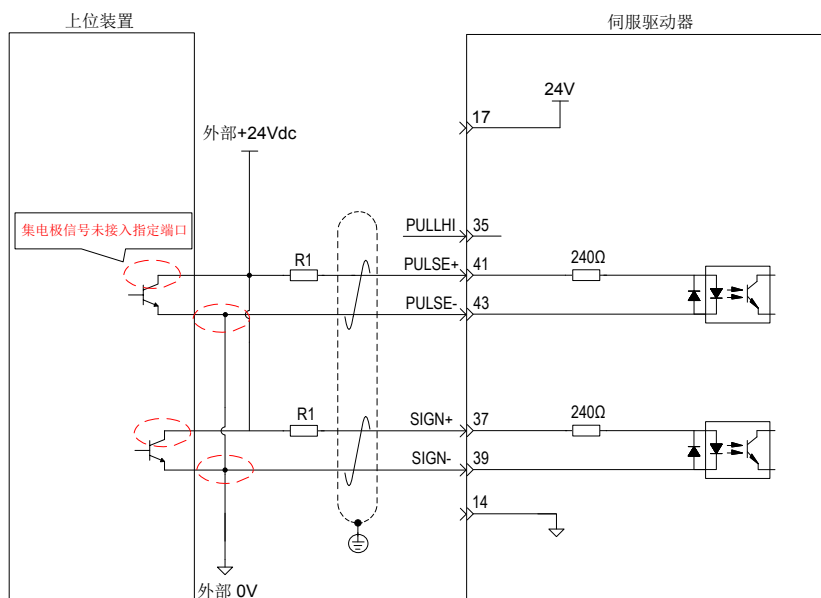
■ 错误 2：多个端口共用限流电阻，导致脉冲接收错误



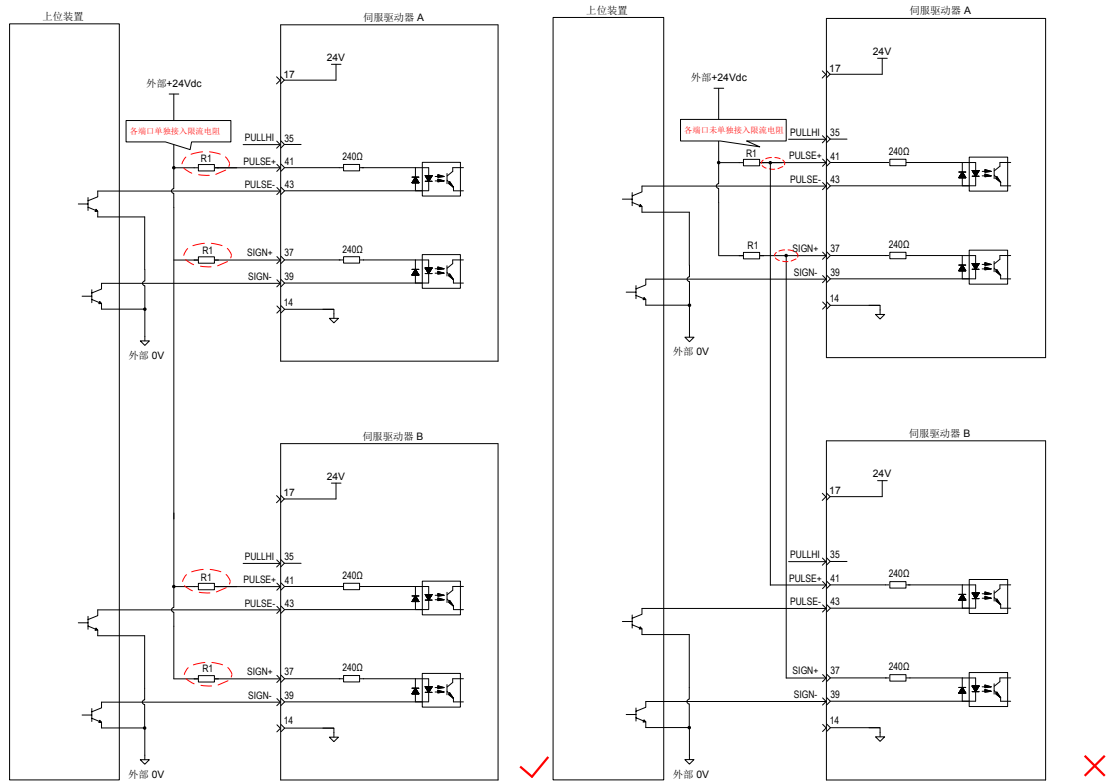
- 错误 3: SIGN 端口未接, 导致这两个端口收不到脉冲



- 错误 4: 端口接错, 导致端口烧损

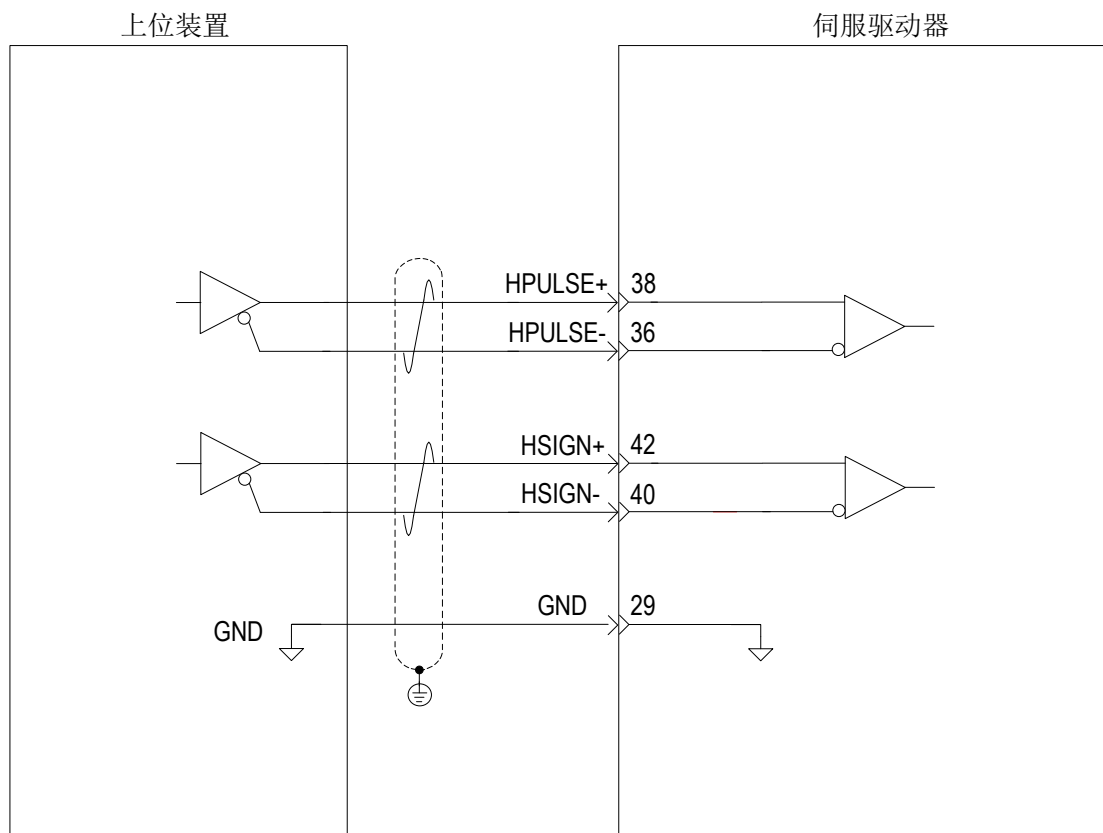


■ 错误 5：多个端口共用限流电阻，导致脉冲接收错误



2 高速脉冲指令输入

上位装置侧的高速指令脉冲及符号的输出电路，只能通过差分驱动器输出给伺服驱动器。



⚠ 注意



请务必保证差分输入为 5V 系统，否则伺服驱动器的输入脉冲不稳定。会导致以下情况：

- ◆ 在输入指令脉冲时，出现脉冲丢失现象；
- ◆ 在输入指令方向时，出现指令取反现象。
- ◆ 请务必将上位装置的 5V 地与驱动器的 GND 连接，以降低噪声干扰。

3.5.2 数字量输入输出信号

表 3-19 DI/DO 信号说明

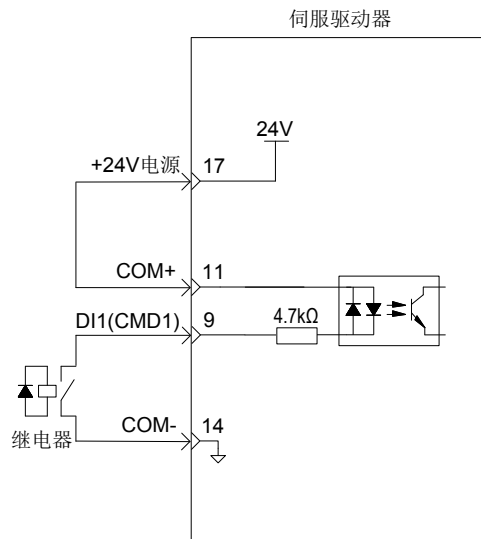
信号名	默认功能	针脚号	功能
DI1	P-OT	9	正向超程开关。
DI2	N-OT	10	反向超程开关。
DI3	INHIBIT	34	脉冲禁止。
DI4	ALM-RST	8	报警复位 (沿有效功能)。
DI5	S-ON	33	伺服使能。
DI8	HomeSwitch	30	原点开关。
DI9	保留	12	-
+24V		17	内部 24V 电源, 电压范围 +20~28V, 最大输出电流 200mA。
COM-		14	
COM+		11	
DO1+	S-RDY+	7	伺服准备好
DO1-	S-RDY-	6	
DO2+	COIN+	5	定位完成。
DO2-	COIN-	4	
DO3+	ZERO+	3	零速。
DO3-	ZERO-	2	
DO4+	ALM+	1	故障输出。
DO4-	ALM-	26	
DO5+	HomeAttain+	28	原点回零完成。
DO5-	HomeAttain-	27	

通用

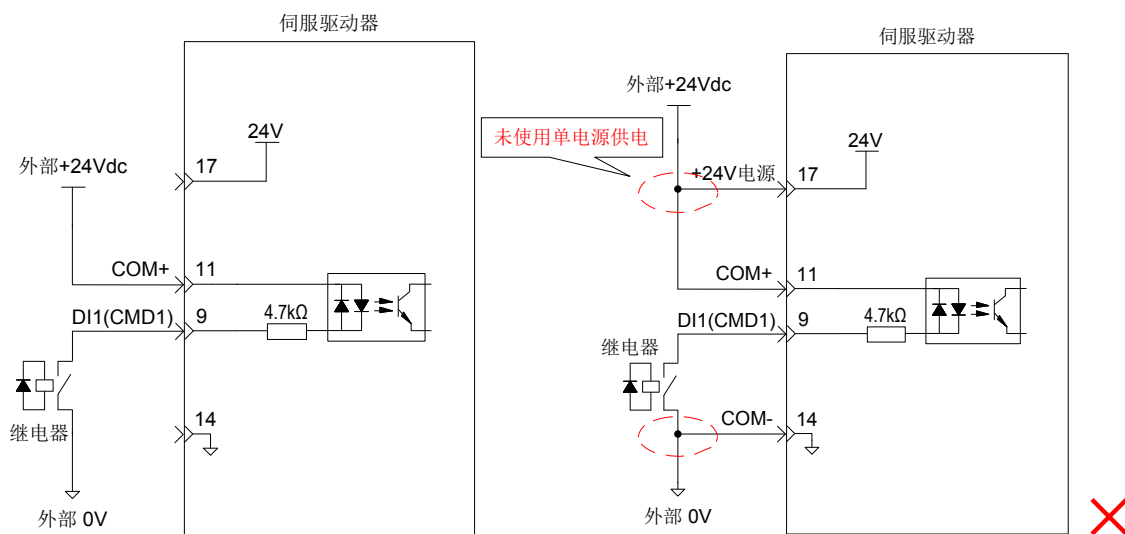
1 数字量输入电路

以 DI1 为例说明, DI1~DI9 接口电路相同。

- 1) 当上位装置为继电器输出时:
 - a) 使用伺服驱动器内部 24V 电源时:

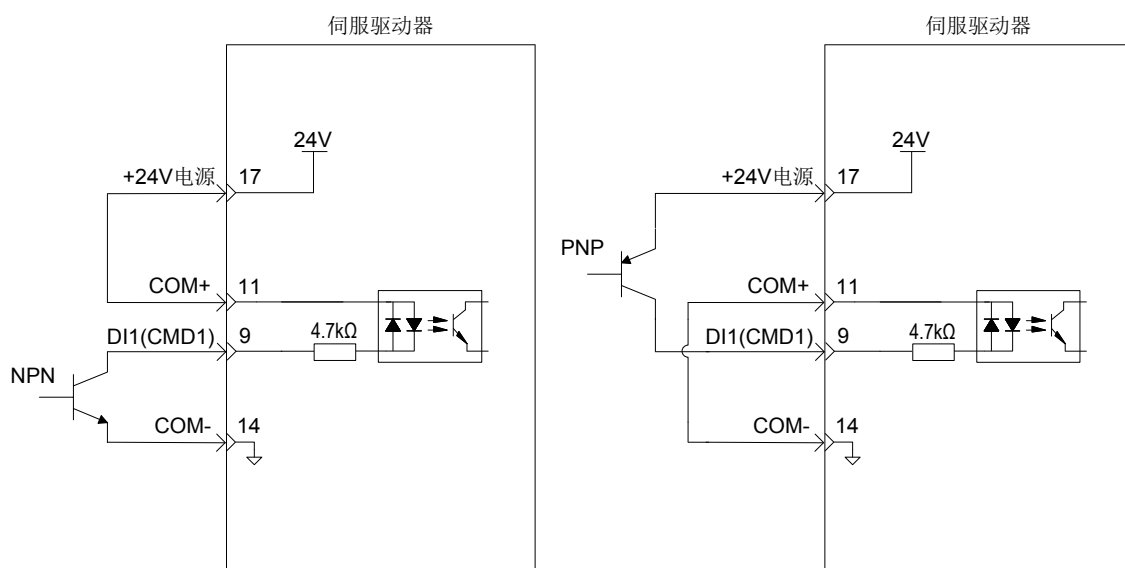


b) 使用外部电源时:

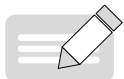
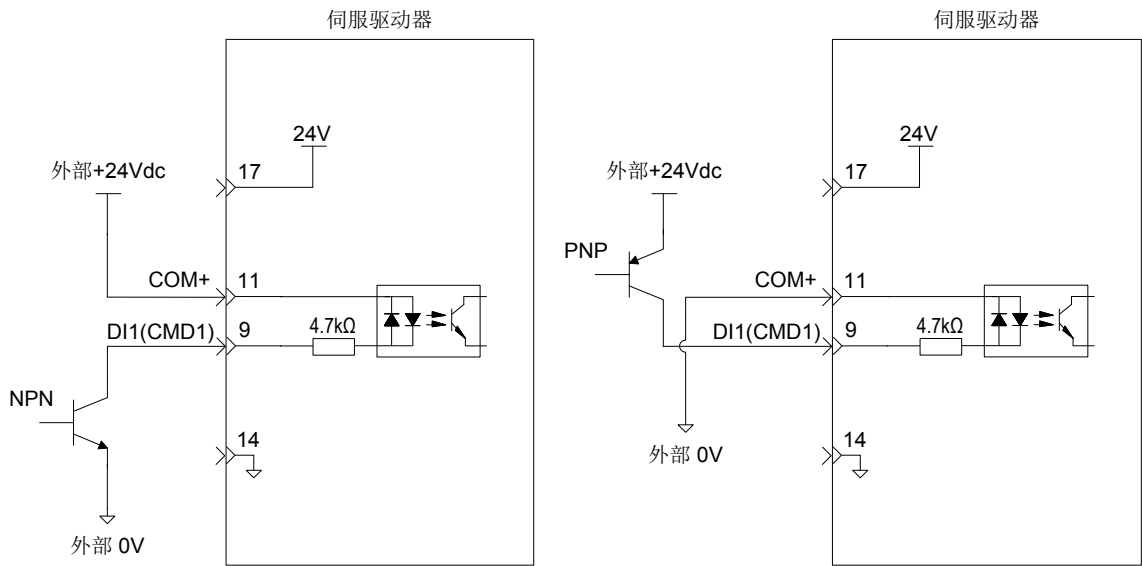


2) 当上位装置为集电极开路输出时:

a) 使用伺服驱动器内部 24V 电源时:



b) 使用外部电源时:



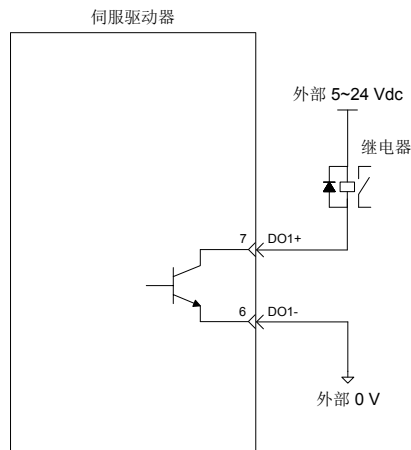
NOTE

◆ 不支持 PNP 与 NPN 输入混用情况。

2 数字量输出电路

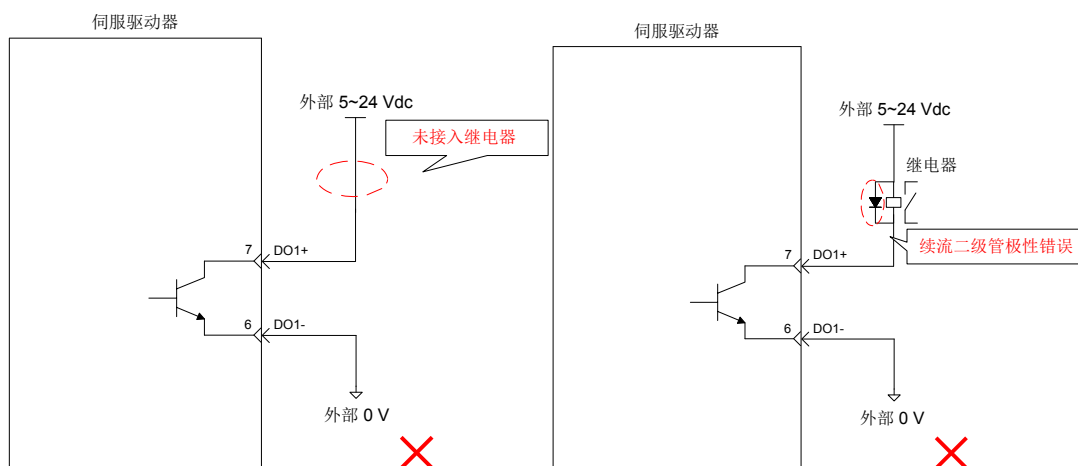
以 DO1 为例说明, DO1~DO5 接口电路相同。

1) 当上位装置为继电器输入时:

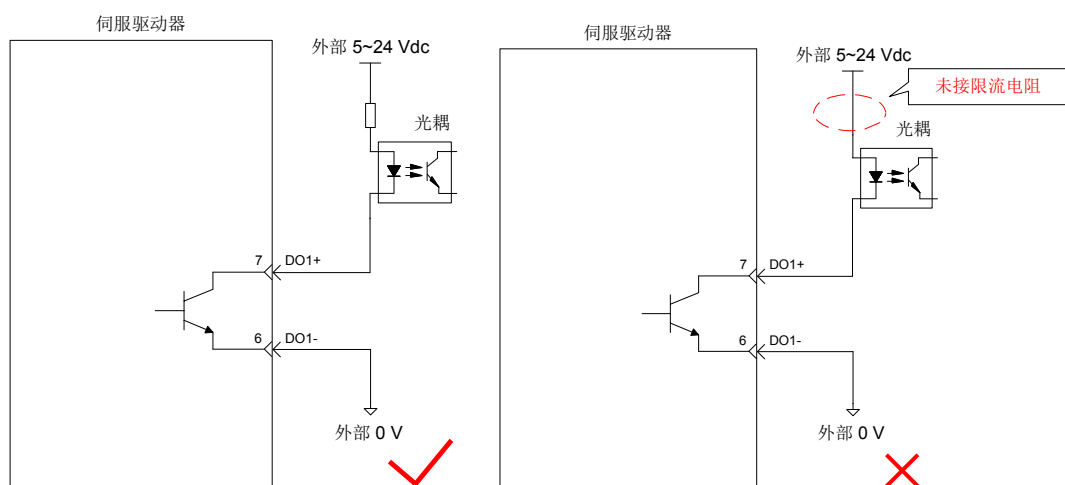


NOTE

◆ 当上位装置为继电器输入时, 请务必接入续流二极管, 否则可能损坏 DO 端口。



2) 当上位装置为光耦输入时:



伺服驱动器内部光耦输出电路最大允许电压、电流容量如下:

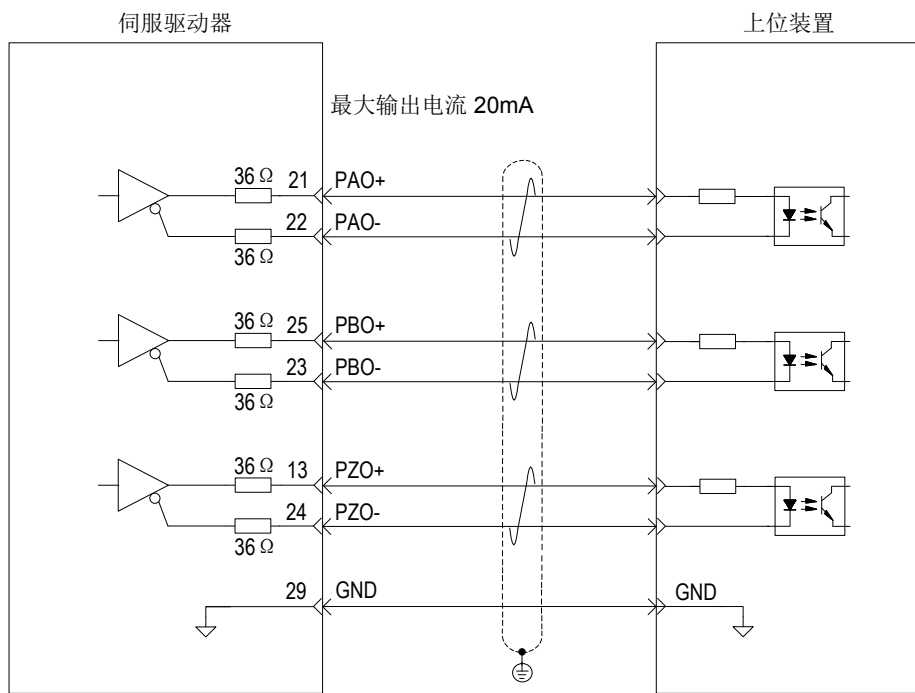
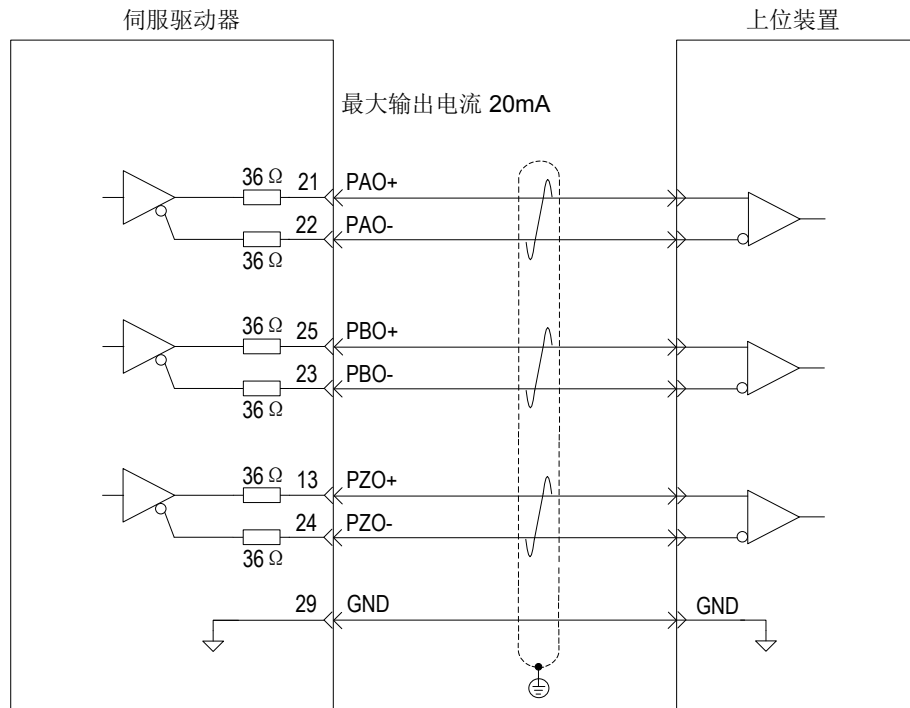
- 电压: DC30V(最大)
- 电流: DC50mA(最大)

3.5.3 编码器分频输出信号

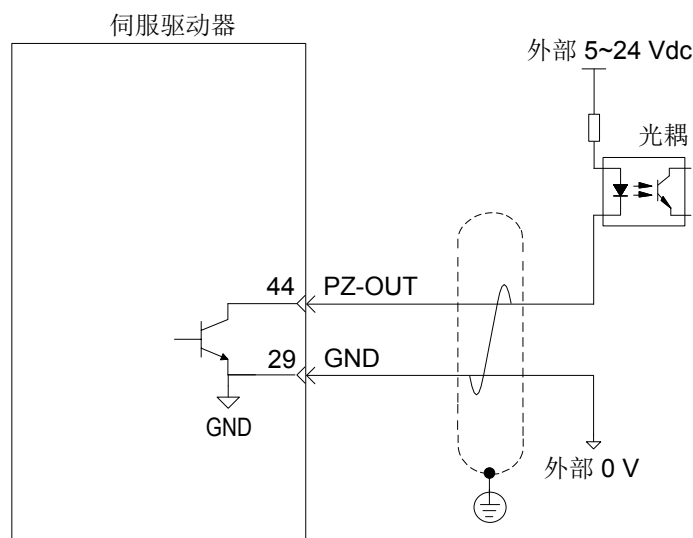
表 3-20 编码器分频输出信号规格

信号名	默认功能	针脚号	功能	
通用	PAO+	21	A 相分频输出信号	A、B 的正交分频脉冲输出信号
	PAO-	22		
	PBO+	25	B 相分频输出信号	
	PBO-	23		
	PZO+	13	Z 相分频输出信号	原点脉冲输出信号
	PZO-	24		
	PZ-OUT	44	Z 相分频输出信号	原点脉冲集电极开路输出信号
	GND	29	原点脉冲集电极开路输出信号地	
+5V	15	内部 5V 电源, 最大输出电流 200mA。		
GND	16			
PE	机壳	-		

编码器分频输出电路通过差分驱动器输出差分信号。通常，为上位装置构成位置控制系统时，提供反馈信号。在上位装置侧，请使用差分或者光耦接收电路接收，最大输出电流为 20mA。



编码器 Z 相分频输出电路可通过集电极开路信号。通常，为上位装置构成位置控制系统时，提供反馈信号。在上位装置侧，请使用光电耦合器电路、继电器电路或总线接收器电路接收。



注意



◆ 请务必将上位装置的 5V 地与驱动器的 GND 连接，并采用双绞屏蔽线以降低噪声干扰。

伺服驱动器内部光耦输出电路最大允许电压、电流量如下：

- 电压：DC30V(最大)
- 电流：DC50mA(最大)

3.5.4 抱闸配线

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

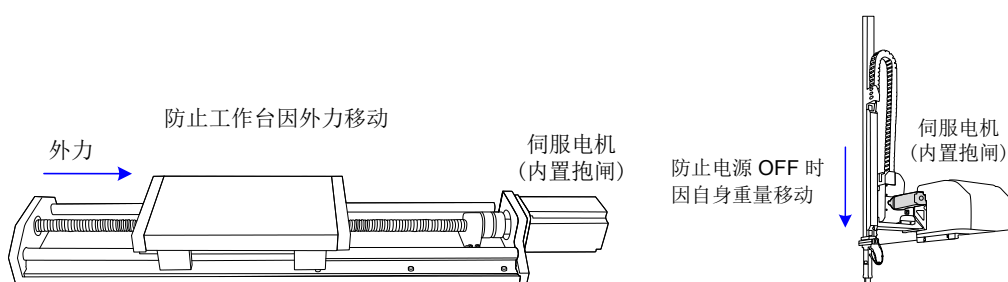


图 3-15 抱闸应用示意图

注意



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

抱闸接线抱闸输入信号的连接没有极性，需要用户准备 24V 电源。抱闸信号 BK 和抱闸电源的标准连线实例如下所示：

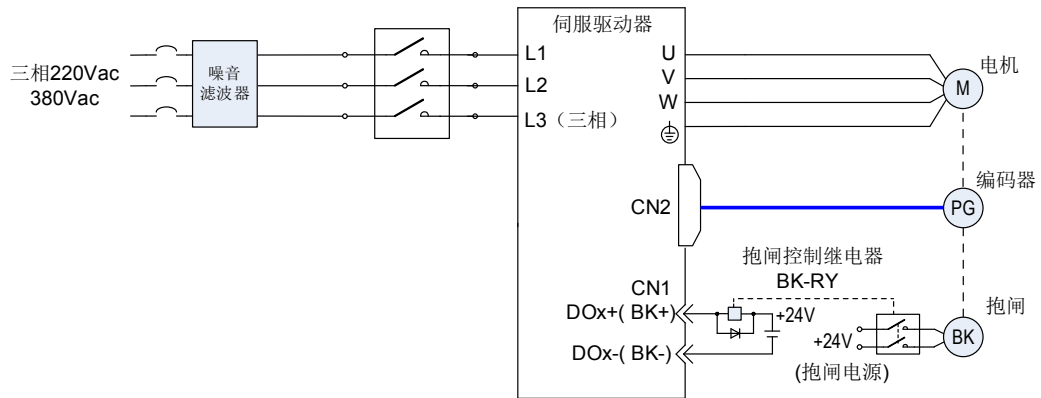


图 3-16 抱闸配线图

抱闸配线注意事项：

- 电机抱闸线缆长度需要充分考虑线缆电阻导致的压降，抱闸工作需要保证输入电压至少 21.6V。我司电机的抱闸参数具体见下表：

表 3-21 抱闸参数表

电机型号	保持转矩 (Nm)	供电电压 (V)±10%	脱离时间 (ms)	吸合时间 (ms)	回转间隙 (°)
MS1H1-10B	0.3	DC 24	≤ 20	≤ 35	<1.7
MS1H1-20B/40B	1.5	DC 24	≤ 20	≤ 50	<1.5
MS1H4-40B	1.5	DC 24	≤ 20	≤ 50	<1.5
MS1H*-75B	2.5	DC 24	≤ 20	≤ 60	<1.7
MS1H3-85B	12	DC 24	60	120	≤ 0.5



NOTE

- ◆ 抱闸禁止与其他用电器共用电源，防止因其他用电器工作，导致电压或电流降低，最终引起抱闸误动作。
- ◆ 推荐用 0.5mm² 以上线缆。

3.6 通信信号 CN3/CN4 配线

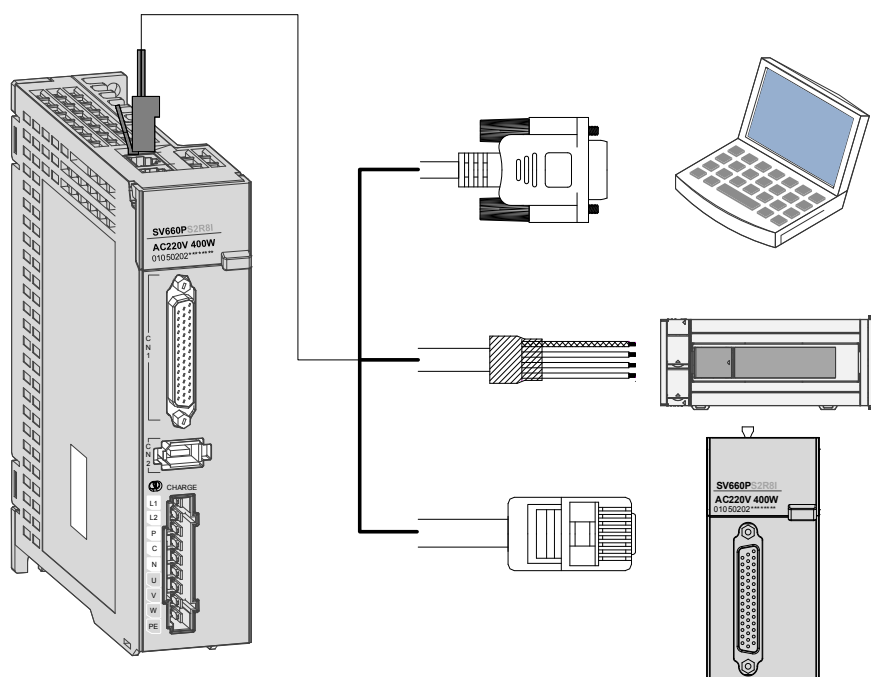


图 3-17 通信配线示意图

通信信号连接器 (CN3、CN4) 为内部并联的两个同样的通信信号连接器。

3.6.1 通信信号连接器引脚定义

通过驱动器上的 CAN3/CN4 端子，可以实现驱动器与 PC、PLC 及驱动器的通信连接，其中 CAN3/CN4 的端子引脚定义如下：

表 3-6 通信信号连接器引脚定义

引脚号	定义	描述	端子引脚分布
1	CANH	CAN 通信端口	
2	CANL		
3	CGND	CAN 通信地	
4	RS485+	RS485 通信端口	
5	RS485-		
6	RS232-TXD	RS232 发送端， 与上位机的接收端连接	
7	RS232-RXD	RS232 接收端， 与上位机的发送端连接	
8	GND	地	
外壳	PE	屏蔽	

3.6.2 CAN 通讯组网连接

1 与 PLC 的 CAN 通讯连接

采用 CAN 通讯组网时，驱动器与 PLC 的连接线缆如下：

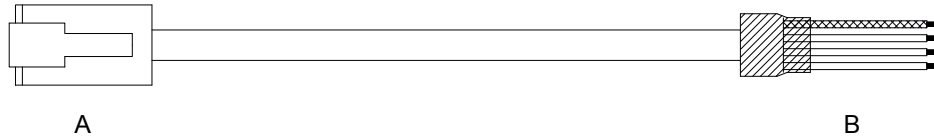


图 3-18 PLC 和伺服通讯线缆外观示例图

表 3-22 PLC 和伺服通讯线缆引脚连接关系

驱动器侧 RJ45 (A 端)			PLC 侧 (B 端)		
通信类型	信号名称	针脚号	通信类型	信号名称	针脚号
CAN	CANH	1	CAN	CANH	1
	CANL	2		CANL	2
	CGND	3		CGND	3
	PE(屏蔽网层)	壳体		PE(屏蔽网层)	壳体

2 多机并联的 CAN 通讯连接

采用 CAN 通讯组网时，驱动器多机并联的连接线缆如下：

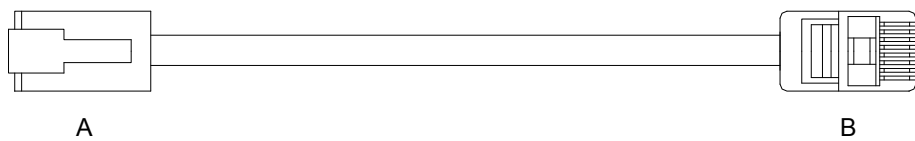


图 3-19 多机并联通讯线缆外观示例图

表 3-23 多机并联通讯线缆引脚连接关系（仅使用 CAN 组针脚）

驱动器侧 RJ45 (A 端)			驱动器侧 RJ45 (B 端)		
通讯类型	信号名称	针脚号	通讯类型	信号名称	针脚号
CAN	CANH	1	CAN	CANH	1
	CANL	2		CANL	2
	CGND	3		CGND	3
	PE(屏蔽网层)	壳体		PE(屏蔽网层)	壳体

3 CAN 通讯接地注意事项

采用 CAN 通讯时，注意上位装置的 CGND 端子与伺服驱动器的 CGND 端子相连接，如下图：

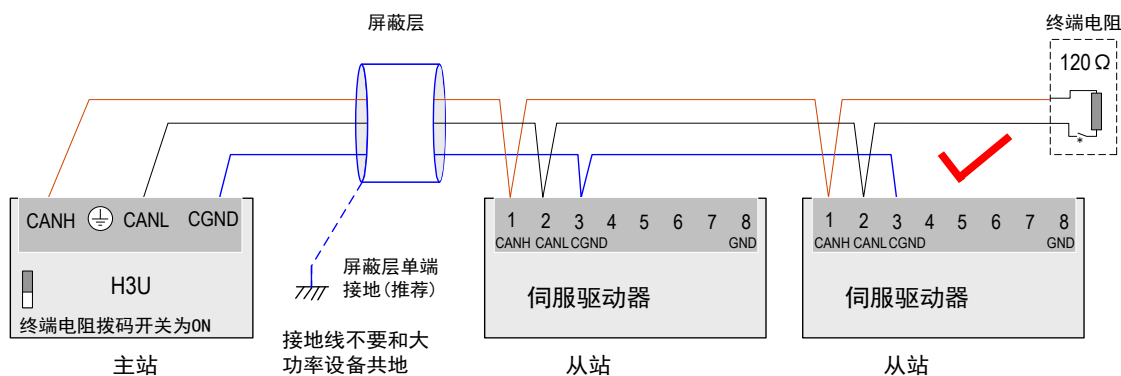




图 3-20 正确的 CAN 连接方法

 注意	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ PLC 内置 CAN 通信终端电阻，相应的拨码开关须置为 ON； ◆ 推荐将屏蔽层进行单端接地处理； ◆ 切勿将上位装置的 CGND 端子与伺服驱动器的 GND 端子相连接，否则将损坏机器！

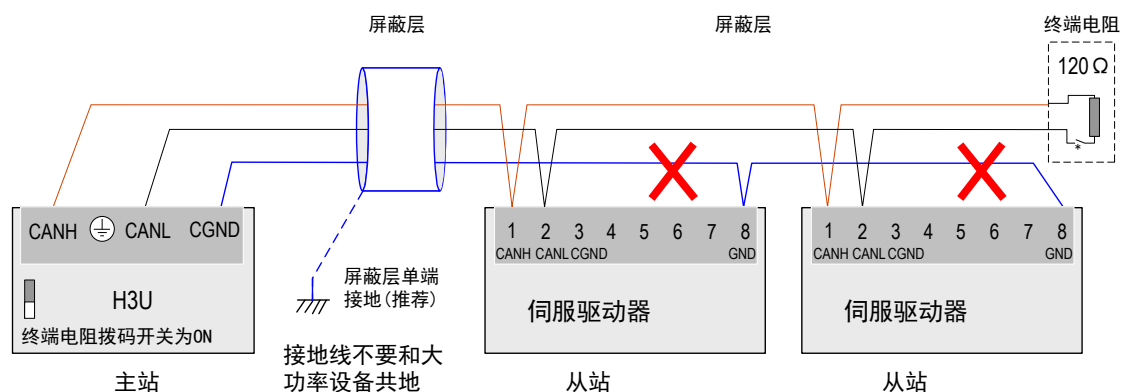


图 3-21 错误的 CAN 连接方法

3.6.3 485 通讯组网连接

1 与 PLC 的 485 通讯连接

采用 485 通讯组网时，驱动器与 PLC 的连接线缆如下：

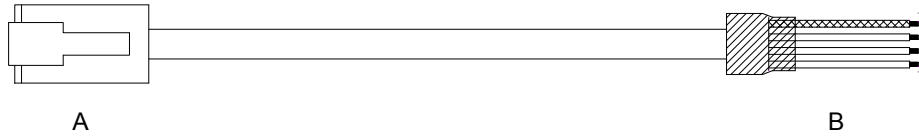


图 3-22 PLC 和伺服通讯线缆外观示例图

表 3-24 PLC 和伺服通讯线缆引脚连接关系

驱动器侧 RJ45 (A 端)			PLC 侧 (B 端)		
通讯类型	信号名称	针脚号	通讯类型	信号名称	针脚号
RS485	RS485+	4	RS485	RS485+	4
	RS485-	5		RS485-	5
	GND	8		GND	8
	PE(屏蔽网层)	壳体		PE(屏蔽网层)	壳体

接地注意事项请参见“[3 485 通讯接地注意事项](#)”。

2 多机并联的 485 通讯连接

采用 485 通讯组网时，驱动器多机并联的连接线缆如下：

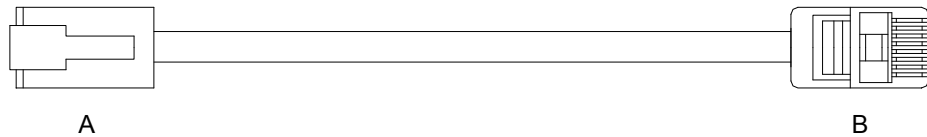


图 3-23 多机并联通讯线缆外观示例图

表 3-25 多机并联通讯线缆引脚连接关系

驱动器侧 RJ45 (A 端)			驱动器侧 RJ45 (B 端)		
通讯类型	信号名称	针脚号	通讯类型	信号名称	针脚号
RS485	RS485+	4	RS485	RS485+	4
	RS485-	5		RS485-	5
	GND	8		GND	8
	PE(屏蔽网层)	壳体		PE(屏蔽网层)	壳体

3 485 通讯接地注意事项

采用 RS485 通讯时，注意上位装置的 \oplus (GND) 端子与伺服驱动器的 GND 端子相连接，如下图：

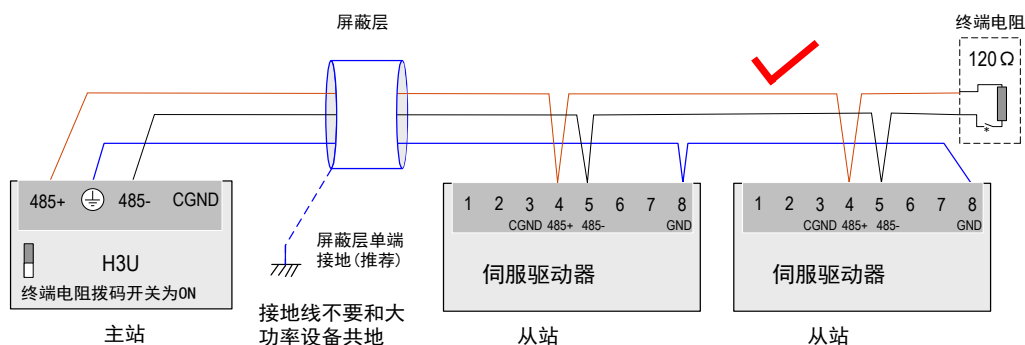


图 3-24 正确的 485 连接方法

注意	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ PLC 内置 485 通信终端电阻，相应的拨码开关须置为 ON； ◆ 推荐将屏蔽层进行单端接地处理； ◆ 切勿将上位装置的 \oplus (GND) 端子与伺服驱动器的 CGND 端子相连接，否则将损坏机器！

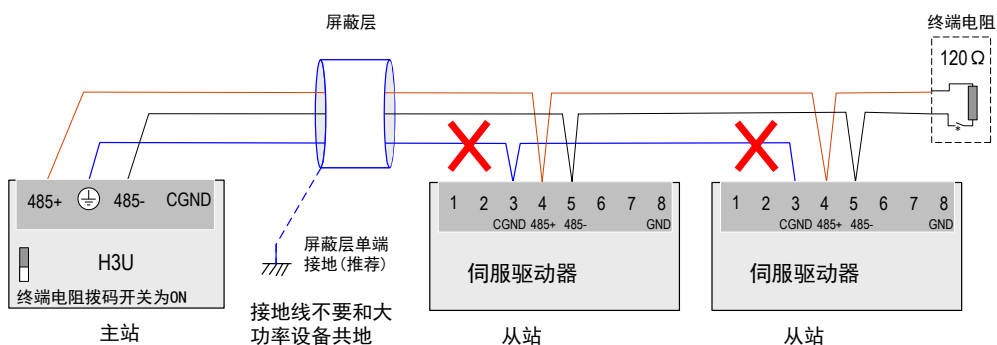


图 3-25 错误的 485 连接方法

3.6.4 与 PC 的通讯连接（232 通信）

用户可通过 PC 通讯线缆连接驱动器与 PC，建议使用较为常用的通信接口 RS-232，线缆示意如下：

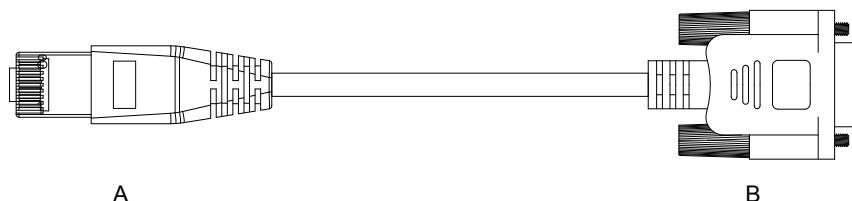


图 3-26 PC 通讯线缆外观示例图

表 3-26 驱动器与 PC 通讯线缆引脚连接关系

驱动器侧 RJ45 (A 端)		PC 端 DB9 (B 端)	
信号名称	引脚号	信号名称	引脚号
RS232-TXD	6	PC-RXD	2
RS232-RXD	7	PC-TXD	3
GND	8	GND	5
PE(屏蔽网层)	壳体	PE(屏蔽网层)	壳体

对应 PC 端 DB9 端子定义如下:

表 3-27 通信线缆 PC 端 DB9 端子引脚定义 (上表中的 B 端)

引脚号	定义	描述	端子引脚分布
2	PC-RXD	PC 接收端	
3	PC-TXD	PC 发送端	
5	GND	地	
外壳	PE	屏蔽	

若上位机未配置串口, 仅可连接 USB 接口, 则可使用串口转 USB 线进行转换。

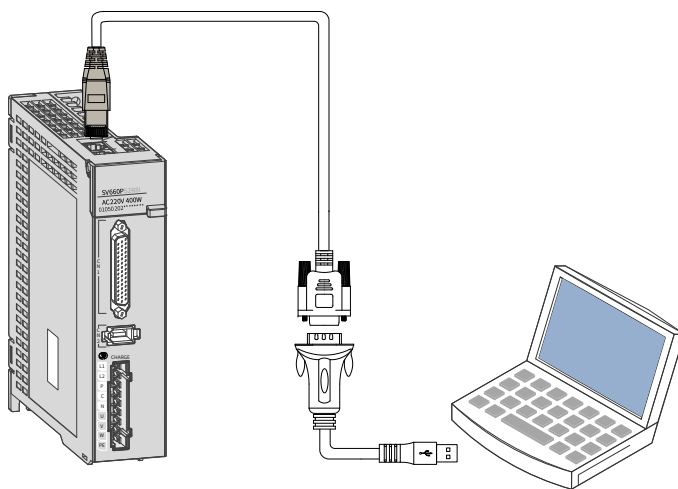


图 3-27 通信串口转 USB 示意图

推荐: 力特 Z-TEK, 型号: ZE551A, 配 0.8 米 USB 延长线, 芯片型号: FT232。

3.7 电气接线的抗干扰对策

为抑制干扰, 请采取如下措施:

- 指令输入线缆长度请在 3m 以下, 编码器线缆在 20m 以下。
- 接地配线尽可能使用粗线。(2.0mm² 以上)
 - ① 建议采用 D 种以上的接地 (接地电阻值为 100Ω 以下)。
 - ② 必须为一点接地。
- 请使用噪音滤波器, 防止射频干扰。在民用环境或在电源干扰噪声较强的环境下使用时, 请在电源线的输入侧安装噪音滤波器。
- 为防止电磁干扰引起的误动作, 可以采用下述处理方法:

- ① 尽可能将上位装置以及噪音滤波器安装在伺服驱动器附近。
- ② 在继电器、螺线管、电磁接触器的线圈上安装浪涌抑制器。
- ③ 配线时将强电路与弱电路分开，并保持 30cm 以上的间隔。不要放入同一管道或捆扎在一起。
- ④ 不要与电焊机、放电加工设备等共用电源。当附近有高频发生器时，请在电源线的输入侧安装噪音滤波器。

3.7.1 抗干扰配线举例及接地处理

本伺服驱动器的主电路采用“高速开关元件”，根据伺服驱动器外围配线与接地处理的不同，有可能会产生开关噪音影响系统的正常运行。因此，必须采用正确的接地方法与配线处理，且在必要时添加噪音滤波器。

1 抗干扰配线实例

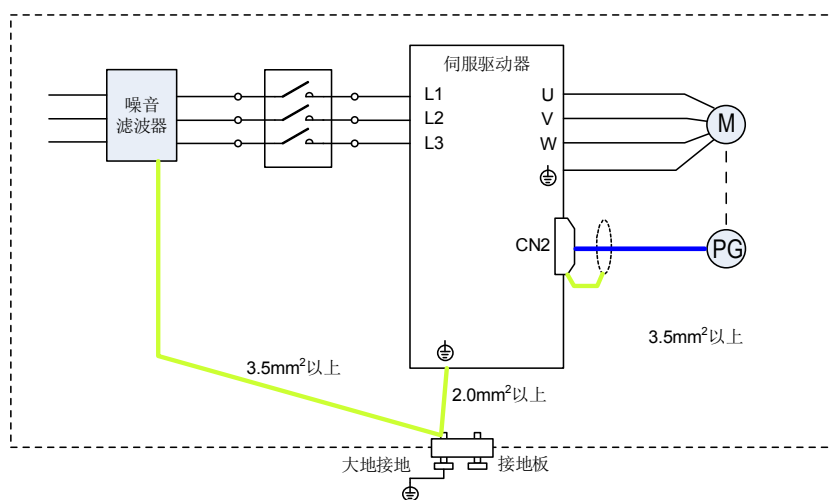


图 3-28 抗干扰配线实例

用于接地的外箱连接电线请尽可能使用 3.5mm^2 以上的粗线；（推荐选用编织铜线）

使用噪音滤波器时，请遵守下述“噪音滤波器的使用方法”中描述的注意事项。

2 接地处理

为避免可能的电磁干扰问题，请按以下方法接地。

1) 伺服电机外壳的接地

请将伺服电机的接地端子与伺服驱动器的接地端子 PE 连在一起，并将 PE 端子可靠接地，以降低潜在的电磁干扰问题。

2) 编码器线缆屏蔽层接地

请将电机编码器线缆的屏蔽层两端接地。

3.7.2 噪音滤波器的使用方法

为防止电源线的干扰，削弱伺服驱动器对其它敏感设备的影响，请根据输入电流的大小，在电源输入端选用相应的噪音滤波器。另外，请根据需要在外围装置的电源线处安装噪音滤波器。噪音滤波器的安装、配线时，请遵守以下注意事项以免削弱滤波器的实际使用效果。

- 请将噪音滤波器输入与输出配线分开布置，勿将两者归入同一管道内或捆扎在一起。

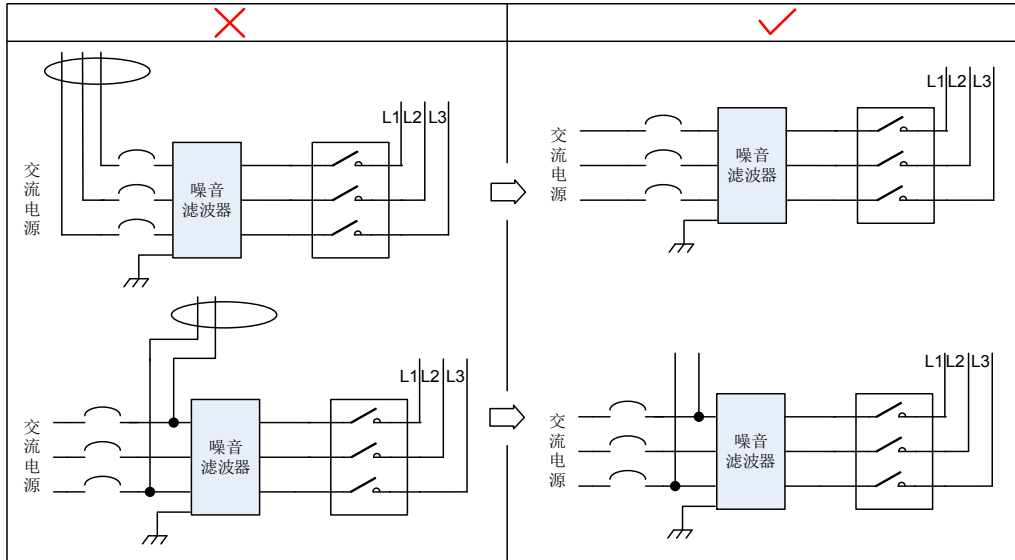


图 3-29 噪音滤波器输入与输出配线分离走线示意图

- 将噪音滤波器的接地线与其输出电源线分开布置。

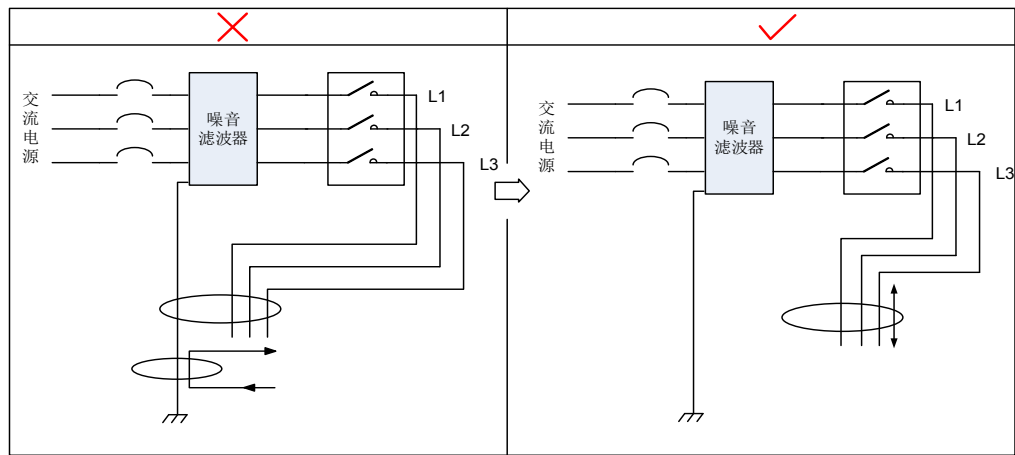


图 3-30 噪音滤波器地线与输出配线分离走线示意图

- 噪音滤波器需使用尽量短的粗线单独接地，请勿与其它接地设备共用一根地线。

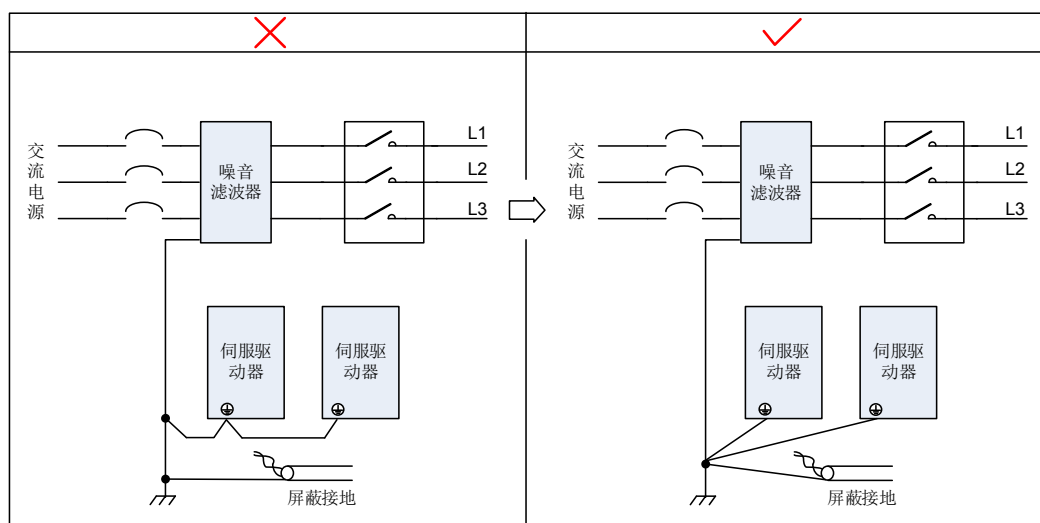


图 3-31 单点接地示意图

- 安装于控制柜内的噪音滤波器地线处理

当噪音滤波器与伺服驱动器安装在一个控制柜内时，建议将滤波器与伺服驱动器固定在同一金属板上，保证接触部分导电且搭接良好，并对金属板进行接地处理。

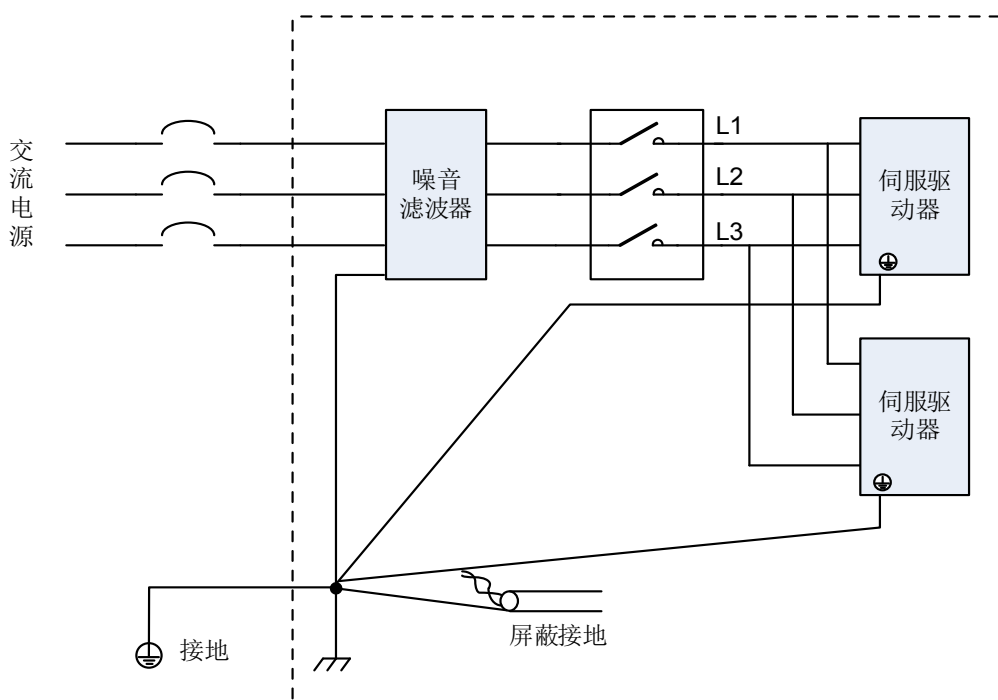


图 3-32 噪音滤波器地线处理示意图

3.8 线缆使用的注意事项

- 请勿使电缆弯曲或承受张力。因信号用电缆的芯线直径只有 0.2mm 或 0.3mm，容易折断，使用时请注意。
- 需移动线缆时，请使用柔性电缆线，普通电缆线容易在长期弯折后损坏。小功率电机自带线缆不能用于线缆移动场合。

使用线缆保护链时请确保：

- 电缆的弯曲半径在电缆外径的 10 倍以上；
- 电缆保护链内的配线请勿进行固定或者捆束，只能在电缆保护链的不可动的两个末端进行捆束固定；
- 勿使电缆缠绕、扭曲；
- 电缆保护链内的占空系数确保在 60% 以下；
- 外形差异太大的电缆请勿混同配线，防粗线将细线压断，如果一定要混同配线请在线缆中间设置隔板装置。

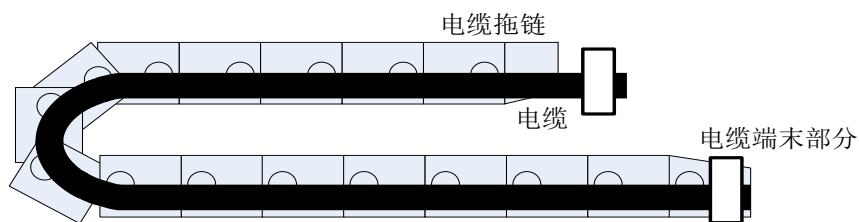


图 3-33 线缆保护链示意图

3.9 三种控制模式配线

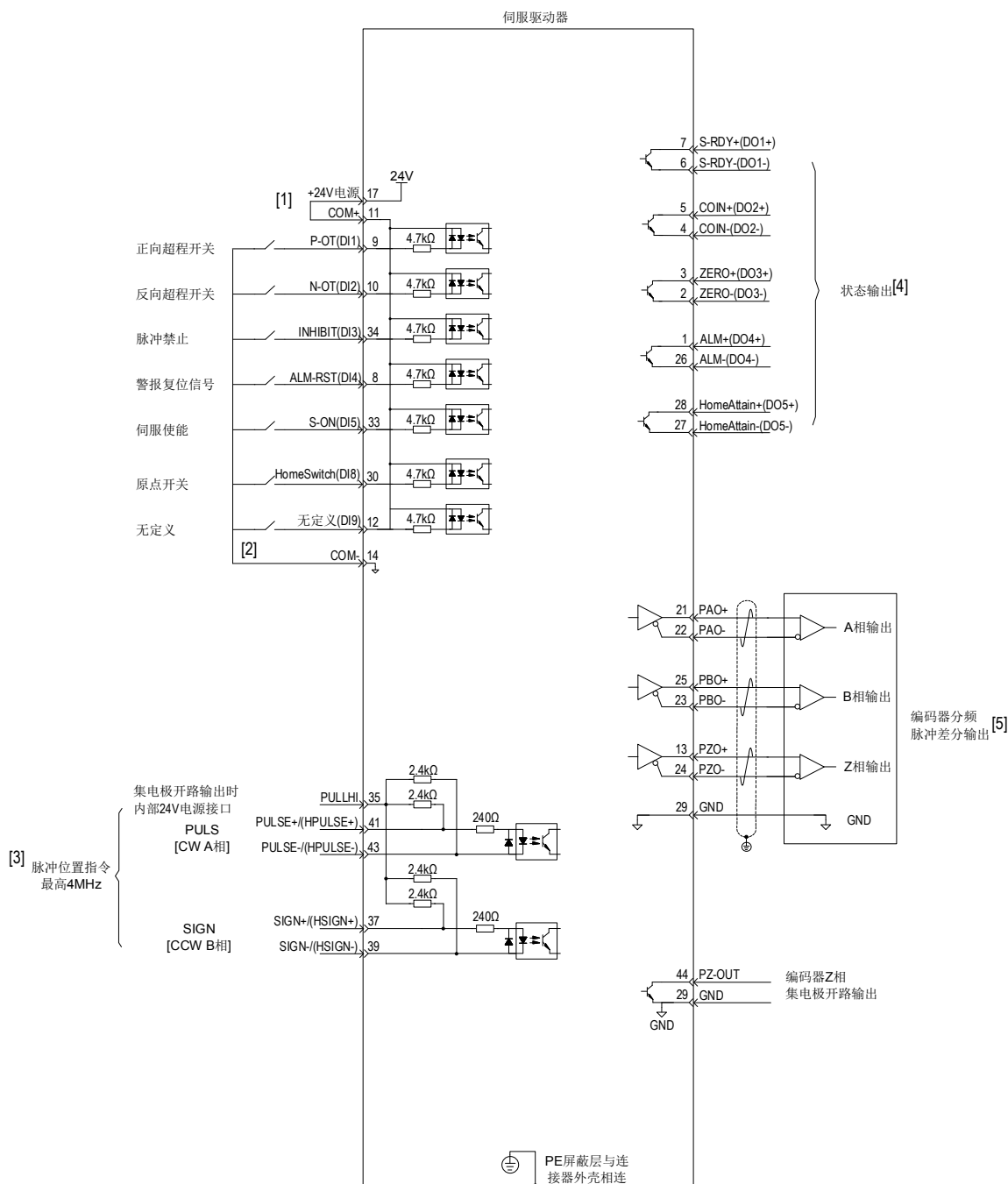


图 3-34 位置模式配线图



NOTE

- ◆ [1]: 内部 +24V 电源电压范围 20~28V, 最大工作电流 200mA。若使用外部 24V 电源, 请将外部电源 +24V 连接至 11 号引脚 (COM+), 外部电源 GND 连接至 14 号引脚 (COM-)。
- ◆ [2]: DI8 和 DI9 为高速 DI, 请根据功能选择使用。
- ◆ [3]: 脉冲口接线请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。
- ◆ [4]: DO 输出电源用户自备, 电源范围 5V~24V。DO 端口最大允许电压 DC30V, 最大允许电 50mA。
- ◆ [5]: 编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线, 屏蔽层必须两端接 PE, GND 与上位机信号地可靠连接。

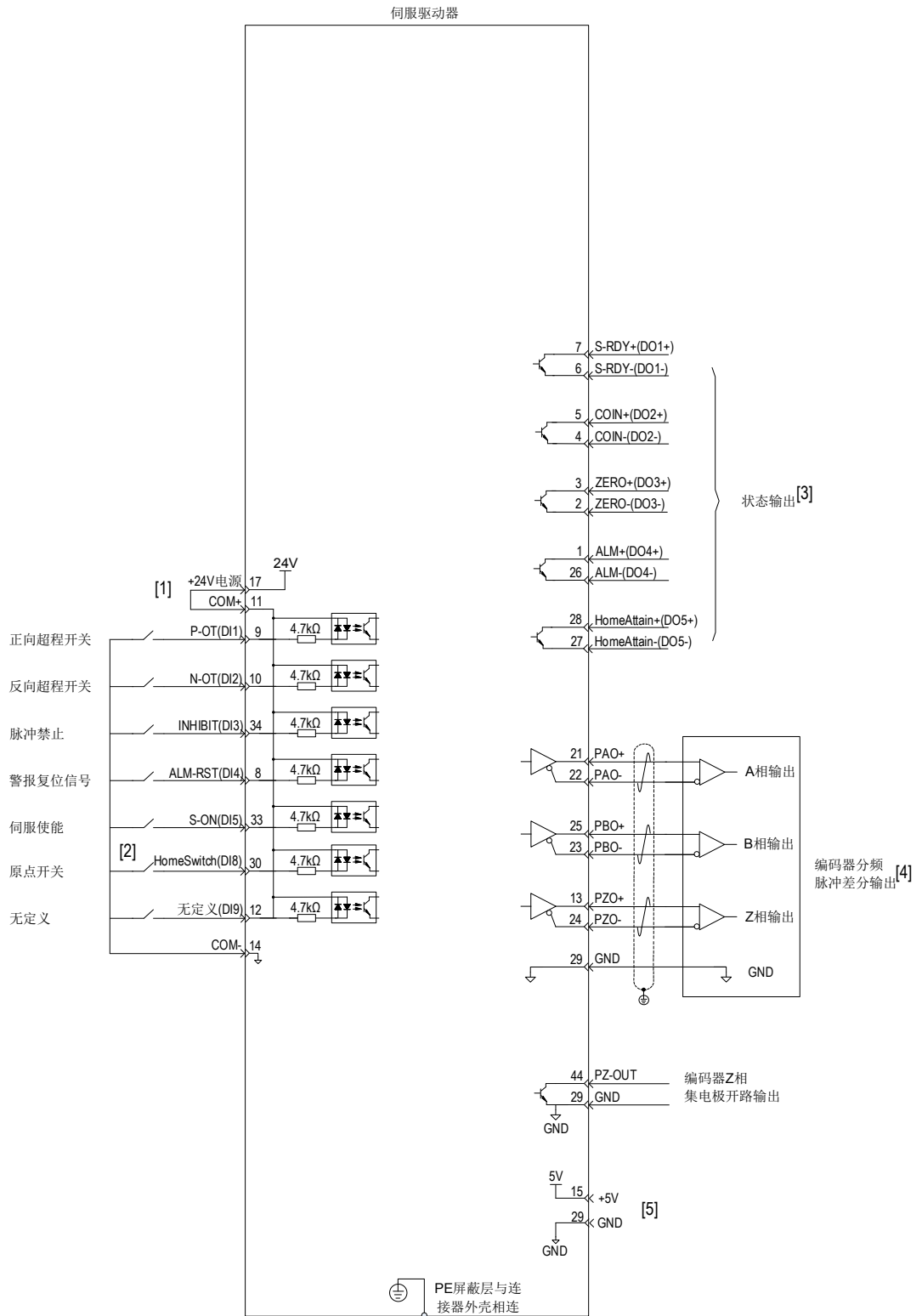


图 3-35 转矩模式配线图



NOTE

- ◆ [1]: 内部 +24V 电源电压范围 20~28V，最大工作电流 200mA。若使用外部 24V 电源，请将外部电源 +24V 连接至 11 号引脚（COM+），外部电源 GND 连接至 14 号引脚（COM-）。
- ◆ [2]: DI8 和 DI9 为高速 DI，请根据功能选择使用。
- ◆ [3]: DO 输出电源用户自备，电源范围 5V~24V。DO 端口最大允许电压 DC30V，最大允许电 50mA。
- ◆ [4]: 编码器分频输出线缆请选用双绞屏蔽线，屏蔽层必须两端接 PE，GND 与上位机信号地可靠连接。
- ◆ [5]: 内部 +5V 电源，最大允许电流 200mA。



第 4 章 面板显示与操作

4.1 面板组成介绍.....	90
4.2 面板显示	90
4.2.1 面板显示切换方法	91
4.2.2 状态显示.....	91
4.2.3 参数显示.....	92
4.2.4 故障显示.....	93
4.2.5 监控显示.....	94
4.3 参数设定	99
4.4 用户密码	100
4.5 一般功能	101
4.5.1 点动运行.....	101
4.5.2 数字信号强制输入输出.....	102

4.1 面板组成介绍

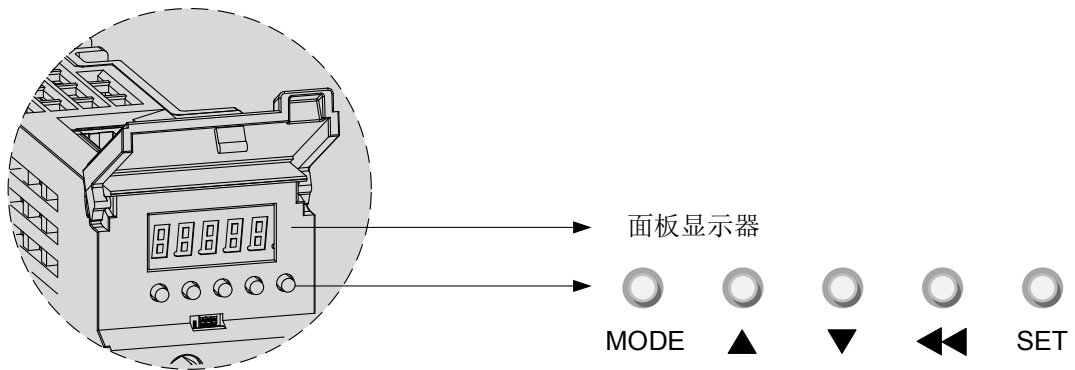


图 4-1 面板外观示意图

SV660P 伺服驱动器的面板由显示器 (5 位 7 段 LED 数码管) 和按键组成。可用于伺服驱动器的各类显示、参数设定、用户密码设置及一般功能的执行。以参数设定为例，按键常规功能如下：

表 4-1 按键常规功能简介

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

4.2 面板显示

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

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

4.2.1 面板显示切换方法

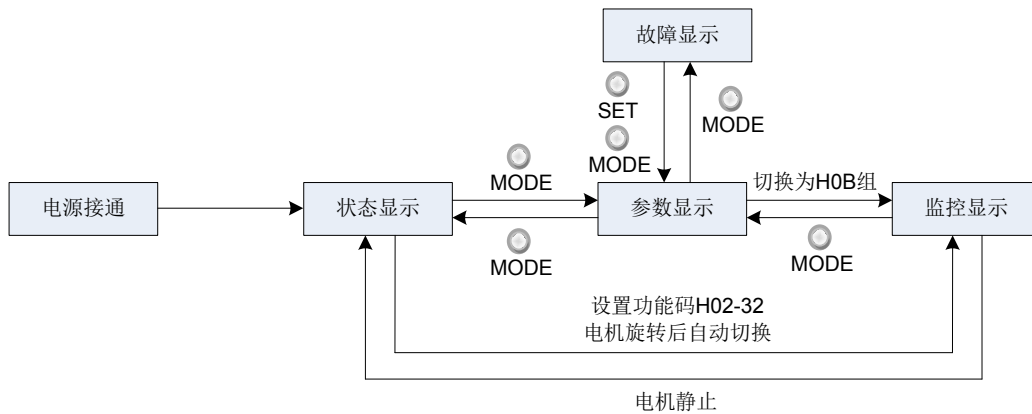


图 4-2 面板各类型显示切换方法示意图

- 电源接通时，面板显示器立即进入状态显示模式。
- 按“MODE”键可在不同显示模式间切换，切换条件如上图所示。
- 状态显示时，设置功能码 H02-32 选择监控的目标参数后，电机旋转同时，显示器自动切换至监控显示，电机静止后，显示器自动恢复状态显示。
- 参数显示时，设置 H0B 组功能码选择预监控的目标参数，即可切换至监控显示。
- 一旦发生故障，立即切换为故障显示模式，此时 5 位数码管同步闪烁。按“SET”键停止数码管闪烁，再按“MODE”键，切换到参数显示模式。

4.2.2 状态显示

显示	名称	显示场合	表示含义
	Reset 伺服初始化	伺服上电瞬间。	驱动器处于初始化状态或复位状态。 等待初始化或复位完成，自动切换为其他状态。
	Nrd 伺服未准备好	伺服初始化完成， 但驱动器未准备好。	因主回路未上电，伺服处于不可运行状态，具体请参考“ 第8章 故障处理 ”。
	Rdy 伺服准备完毕	驱动器已准备好。	伺服驱动器处于可运行的状态，等待上位机给出伺服使能信号。
	Run 伺服正在运行	伺服使能信号有效。 (S-ON 为 ON)	伺服驱动器处于运行状态。
	Jog 点动运行	伺服驱动器处于点 动运行状态。	可参考第“ 4.5.1 点动运行 ”，进行点动运行设置。


4.2.3 参数显示

SV660P 系列伺服依照参数功能的不同，划分为 19 组功能码，根据功能码组别快速定位功能码位置。功能码一览表可参考“[开箱验货](#)”。

■ 参数组别显示

显示	名称	内容
HXX.YY	功能码组别	XX: 功能码组号 (十进制) YY: 功能码组内编号 (十六进制)

举例：功能码 H02-00 显示如下：

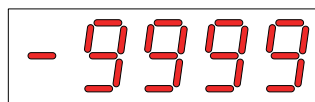
显示	名称	内容
	功能码 H02-00	02: 功能码组号 00: 功能码组内编号

■ 不同长度数据及负数显示

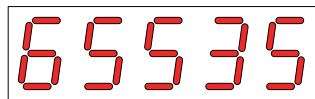
a) 4 位及以下有符号数或 5 位及以下无符号数

采用单页 (5 位数码管) 显示，对于有符号数，数据最高位“-”表示负号。

举例：-9999 显示如下：



举例：65535 显示如下：



b) 4 位以上有符号数或 5 位以上无符号数

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

举例：-1073741824 显示如下：

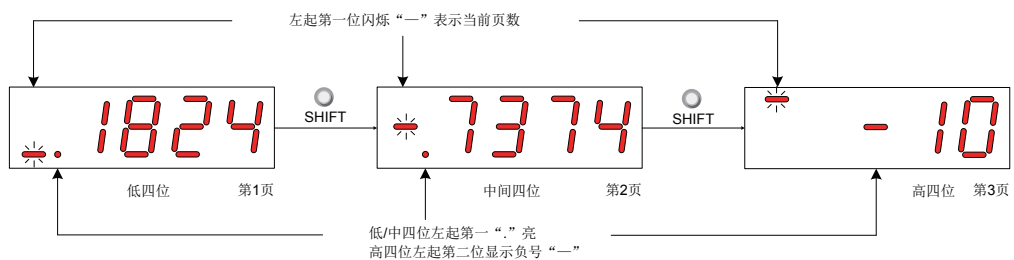


图 4-3 -1073741824 显示操作示意图

举例：1073741824 显示如下：

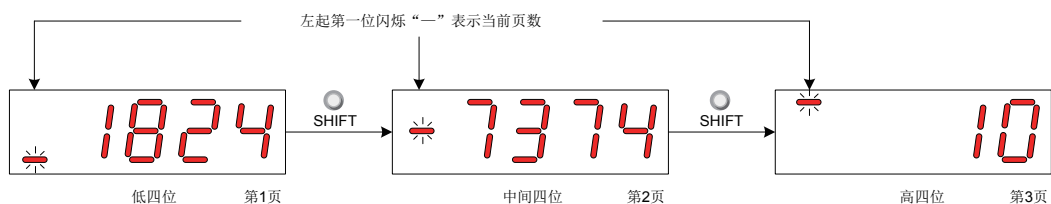
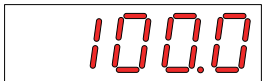





图 4-4 1073741824 显示操作示意图

■ 小数点显示

个位数据的数码管的“.”表示小数点，且小数点“.”不闪烁。

显示	名称	内容
	小数点	100.0

■ 参数设定显示

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

4.2.4 故障显示

- 面板可以显示当前或历史故障与警告代码，故障与警告的分析与排除请参考“[第8章 故障处理](#)”。
- 当有单个故障或警告发生时，立即显示当前故障或警告代码；有多个故障或警告发生时，则显示故障级别最高的故障代码。
- 通过 H0B-33 设定拟查看历史故障次数后，查看 H0B-34，可使面板显示已选定的故障或警告代码。
- 设置 H02-31=2，可清除伺服驱动器存储的十次故障或警告的相关信息。

举例：Er.941 故障显示如下：

显示	名称	内容
	当前警告代码	Er.: 伺服驱动器存在故障或者警告 941: 警告代码
	当前警告代码	Er.: 伺服驱动器存在故障或者警告 600: 警告代码
	当前警告代码	Er.: 伺服驱动器存在故障或者警告 B00: 警告代码

4.2.5 监控显示

伺服驱动器的 H0B 组：显示参数可用于监控伺服驱动器的运行状态。

通过设置功能码 H02-32(面板默认显示功能)，伺服电机正常运行后，显示器将自动从“伺服状态显示模式”切换到“参数显示模式”，参数所在的功能码组号为 H0B，组内编号为 H02-32 设定值。

举例：设置 H02-32=00，则伺服电机转速不为 0 时，显示器将显示 H0B-00 对应的参数值。

H0B 组监控显示具体说明如下：

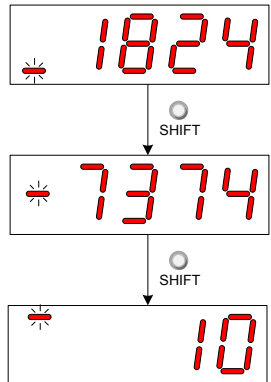
功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-00	实际电机转速	rpm	伺服电机实际运行转速，经四舍五入显示，可精确到 1rpm	3000rpm 显示：  -3000rpm 显示： 
H0B-01	速度指令	rpm	驱动器当前速度指令	3000rpm 显示：  -3000rpm 显示： 
H0B-02	内部转矩指令	0.1%	伺服电机实际输出转矩占电机额定转矩的百分比	100.0% 显示：  -100.0% 显示： 
H0B-03	输入信号 (DI 信号) 监视	-	7 个 DI 端子对应的电平状态： 数码管上半部亮表示高电平； (用“1”表示) 下半部亮表示低电平 (用“0”表示) 后台软件读取的 H0B-03 为十进制数值	以 DI1 端子为低电平， DI2~DI9 端子为高电平为例 对应二进制码为 “11001110” 对应后台读取 H0B-03=414。 显示如下： 

功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-05	输出信号 (DO 信号) 监视	-	5 个 DO 端子对应的电平状态: 数码管上半部亮表示高电平 (用“1”表示) 下半部亮表示低电平 (用“0”表示) 后台软件读取的 H0B-05 为十进制数值	以 DO1 端子为低电平, DO2~DO5 端子为高电平为 例: 对应二进制码为“11110”; 对应后台读取 H0B-05=30。 显示如下: 
H0B-07	绝对位置计数器 (32 位十进制显示)	指令单位	电机当前绝对位置 (指令单位)	1073741824 指令单位显示: 
H0B-09	机械角度 (始于原点的脉冲数)	p	电机当前机械角度 (p) 0 对应于机械角度 0° 增量式编码器 H0B-09 最大值: 编码器线 数 × 4-1 (例: 2500 线增量式编码器, H0B-09 最 大值为 9999) 绝对式编码器 H0B-09 最大值: 65535 实际机械角度 = $\frac{\text{H0B-09}}{\text{H0B-09最大值}+1} \times 360.0^\circ$	10000p 显示: 
H0B-10	旋转角度 (电气角度)	°	电机当前电角度	360.0° 显示: 
H0B-11	输入位置指令对应速 度信息	rpm	驱动器单个控制周期的位置指令对应速度 值	3000rpm 显示:  -3000rpm 显示: 
H0B-12	平均负载率	0.1%	平均负载转矩占电机额定转矩的百分比	100.0% 显示: 

功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-13	输入位置指令计数器 (32 位十进制显示)	指令单位	统计并显示输入位置指令的个数	1073741824 指令单位显示: 
H0B-15	编码器位置偏差计数器 (32 位十进制显示)	编码器单位	编码器位置偏差 = 输入位置指令总数 (编码器单位) - 编码器反馈脉冲总数 (编码器单位)	10000 编码器单位显示: 
H0B-17	反馈脉冲计数器 (32 位十进制显示)	编码器单位	统计并显示伺服电机编码器反馈的脉冲个数 (编码器单位)	1073741824 编码器单位显示: 
H0B-19	总上电时间 (32 位十进制显示)	0.1s	统计并显示伺服驱动器上电时间	429496729.5s 显示: 
H0B-24	相电流有效值	0.01A	伺服电机相电流有效值	4.60A 显示: 

功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-26	母线电压值	0.1V	主回路直流母线电压值，即驱动器 P，- 之间的电压	AC220V 整流后：311.0V 显示：  AC380V 整流后：537.0V 显示： 
H0B-27	模块温度值	°C	伺服驱动器内部功率模块温度	27°C 显示： 
H0B-33	故障记录	-	设定拟查看历史故障的次数 0- 当前故障 1- 上 1 次故障 2- 上 2 次故障 …… 9- 上 9 次故障	0- 当前故障显示： 
H0B-34	所选次数故障码	-	H0B-33 选定的故障代码 没有故障发生时 H0B-34 显示值为“Er.000”	若 H0B-33=0，H0B-34=Er.941，表明当前故障代码为 941。显示： 
H0B-35	所选故障时间戳	s	H0B-34 显示的故障发生时伺服运行总时间 没有故障发生时 H0B-35 显示值为“0”	若 H0B-34=Er.941 H0B-35=107374182.4 表明当前故障代码为 941，故障发生时伺服总运行时间为 107374182.4s  ↓ SHIFT  ↓ SHIFT 
H0B-37	所选故障时电机转速	rpm	H0B-34 显示的故障发生时，伺服电机转速 没有故障发生时 H0B-37 显示值为“0”	3000rpm 显示：  -3000rpm 显示： 

功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-38	所选故障时电机 U 相电流	0.01A	H0B-34 显示的故障发生时，伺服电机 U 相绕组电流有效值 没有故障发生时 H0B-38 显示值为“0”	4.60A 显示：
H0B-39	所选故障时电机 V 相电流	0.01A	H0B-34 显示的故障发生时，伺服电机 V 相绕组电流有效值 没有故障发生时 H0B-39 显示值为“0”	4.60A 显示：
H0B-40	所选故障时母线电压	V	H0B-34 显示的故障发生时，主回路直流母线电压值 没有故障发生时 H0B-40 显示值为“0”	AC220V 整流后：311.0V 显示： AC380V 整流后：537.0V 显示：
H0B-41	所选故障时输入端子状态	-	H0B-34 显示的故障发生时，9 个 DI 端子对应的高低电平状态； 查看方法与 H0B-03 相同，没有故障发生时 H0B-41 显示所有 DI 端子为低电平，对应十进制数值为“0”	H0B-41=414 显示： 高 高 无 无 高 高 高 高 低 1 1 效 效 1 1 1 1 0
H0B-42	所选故障时输出端子状态	-	H0B-34 显示的故障发生时，5 个 DO 端子对应的高低电平状态 查看方法与 H0B-05 相同 没有故障发生时 H0B-42 显示所有 DO 端子为低电平，对应十进制数值为“0”	H0B-42=15 显示： 低 高 高 高 高 0 1 1 1 1
H0B-53	位置偏差计数器 (32 位十进制显示)	指令单位	位置偏差 = 输入位置指令总数 (指令单位)- 编码器反馈脉冲总数 (指令单位)	10000 指令单位显示：
H0B-55	实际电机转速	0.1rpm	伺服电机实际运行转速，可精确到 0.1rpm	3000.0rpm 显示： SHIFT -3000.0rpm SHIFT

功能码	名称	单位	表示含义	显示举例
H0B-64	实时输入位置指令计数器	指令单位	显示未经过电子齿轮比分倍频之前的位置指令计数器，与伺服当前状态、控制模式无关。	1073741824 指令单位显示: 

4.3 参数设定

使用伺服驱动器的面板可以进行参数设定。参数详情请阅“[第7章 参数说明](#)”。以接通电源后，将驱动器从位置控制模式变更到速度控制模式为例：

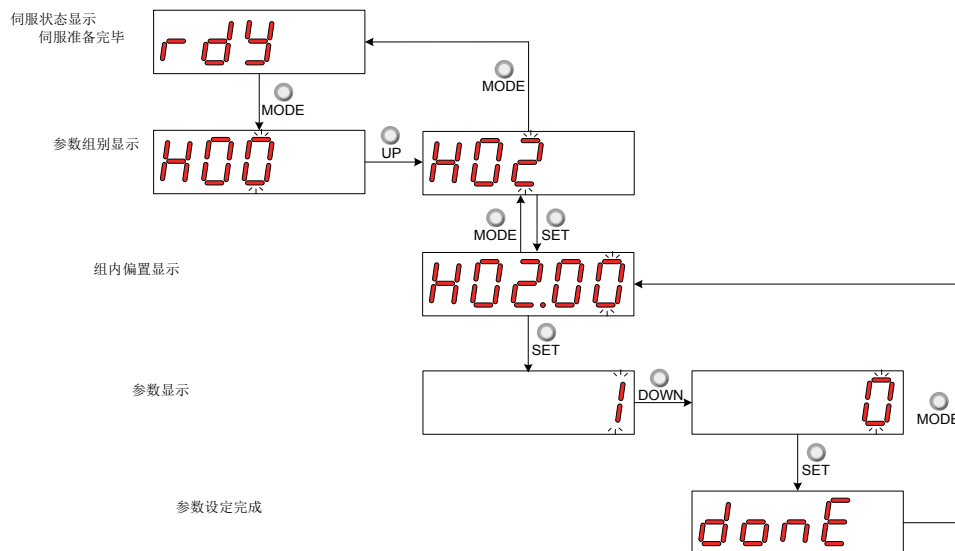


图 4-5 参数设定步骤示意图

- “MODE” 键可用于切换面板显示模式，以及返回上级界面；
- “UP” / “DOWN” 键可增加或减少当前闪烁位数值；
- “SHIFT” 键可变更当前闪烁位；
- “SET” 键可存储当前设定值或进入下级界面。

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

4.4 用户密码

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

■ 用户密码设定

用户密码设定流程与对应显示如下图所示, 以将密码设为“00001”为例。

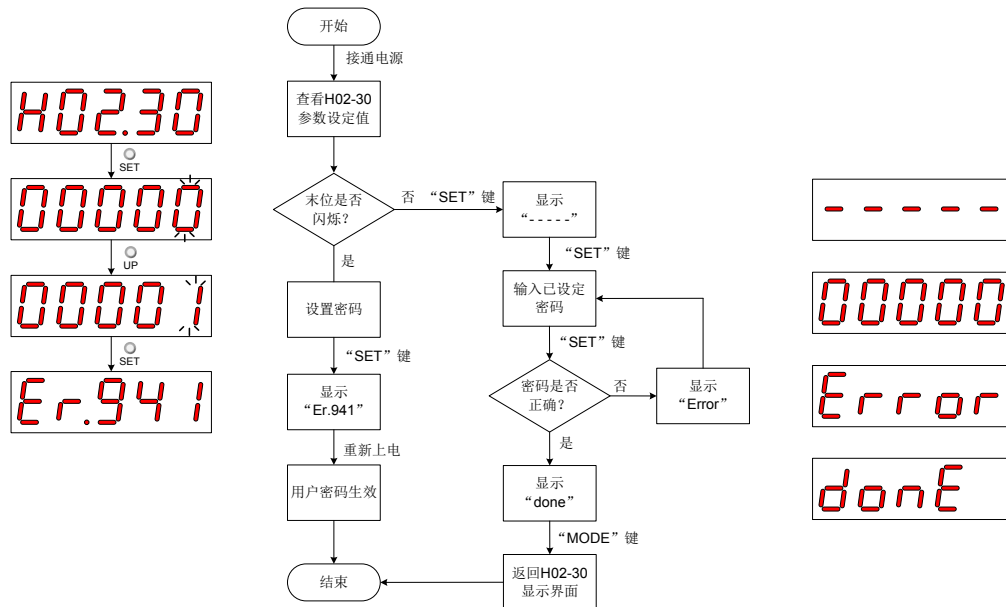


图 4-6 用户密码设定步骤示意图

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



NOTE



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

■ 用户密码取消

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

4.5 一般功能

4.5.1 点动运行

 注意	
	◆ 使用点动运行功能时，需将伺服使能信号 (S-ON) 置为无效，否则不能执行!

为试运转伺服电机及驱动器，可使用点动运行功能。

■ 操作方法

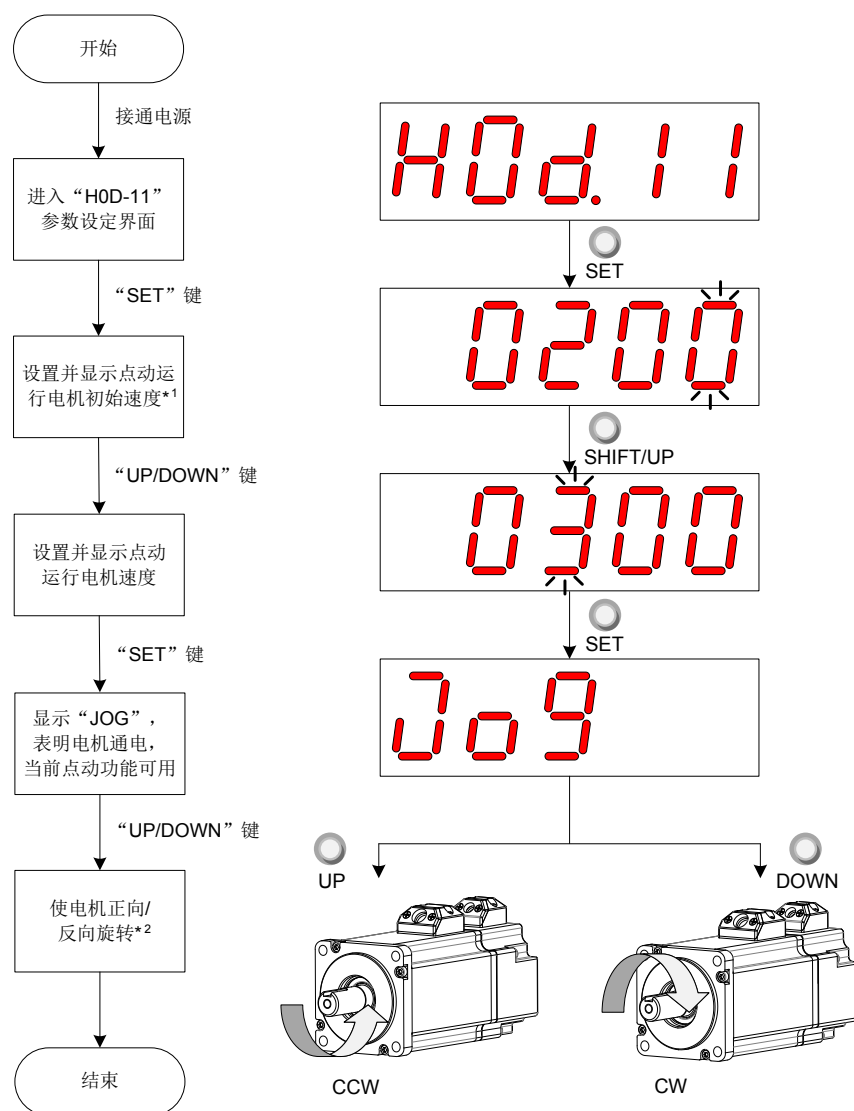
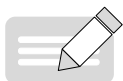


图 4-7 点动运行设定步骤示意图



NOTE

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

■ 退出点动运行

可通过“MODE”键退出当前点动运行状态，同时返回上级菜单。

4.5.2 数字信号强制输入输出

数字信号包括数字输入信号 (Digital Input Signal, 即 DI 信号)、数字输出信号 (Digital Output Signal, 即 DO 信号), 用户可利用面板 (或上位机通信) 将 DI/DO 功能及端子逻辑分别配置到 H03/H04 组参数, 从而上位机可通过 DI 控制相应的伺服功能, 或伺服驱动器输出 DO 信号供上位机使用。

除此之外, 伺服驱动器具有 DI/DO 强制输入输出功能, 其中, 强制 DI 输入可用于测试驱动器 DI 功能, 强制 DO 输出可用于检查上位机和驱动器间 DO 信号连接。

使用数字信号强制输入输出功能时, 物理 DI 与虚拟 DI 的逻辑均由强制输入给定。

1 DI 信号强制输入

此功能开启后, 各 DI 信号电平仅受控于强制输入 (H0D-18) 的设置, 与外界 DI 信号状态无关。

■ 操作方法

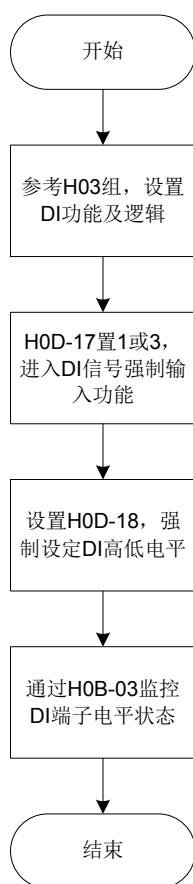


图 4-8 DI 信号强制输入设定步骤示意图

关联功能码:

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0D-17	DIDO 强制输入输出使能	0- 无操作 1- 强制 DI 使能, 强制 DO 不使能 2- 强制 DO 使能, 强制 DI 不使能 3- 强制 DIDO 都使能	DIDO 强制输入输出使能操作选择	运行设定	立即生效	0

其中, H0D-18 用于强制设定 DI 电平, 面板上为十六进制显示, 转化成二进制后, “1”表示高电平, “0”表示低电平。

通过 H03 组参数设置 DI 端子逻辑选择。H0B-03 用于监控 DI 端子电平状态, 面板上为电平显示, 后台软件读取的 H0B-03 为十进制数。

举例说明：

“DI1 端子对应的 DI 功能有效，而 DI2~DI9 端子对应的 DI 功能均无效”的设置方法如下：(9 个 DI 端子逻辑均为“低电平有效”)

因“1”表示高电平，“0”表示低电平，则对应二进制为“110011110”，对应十六进制数“19E”，因此可通过面板将“H0D-18”参数值设为“19E”。

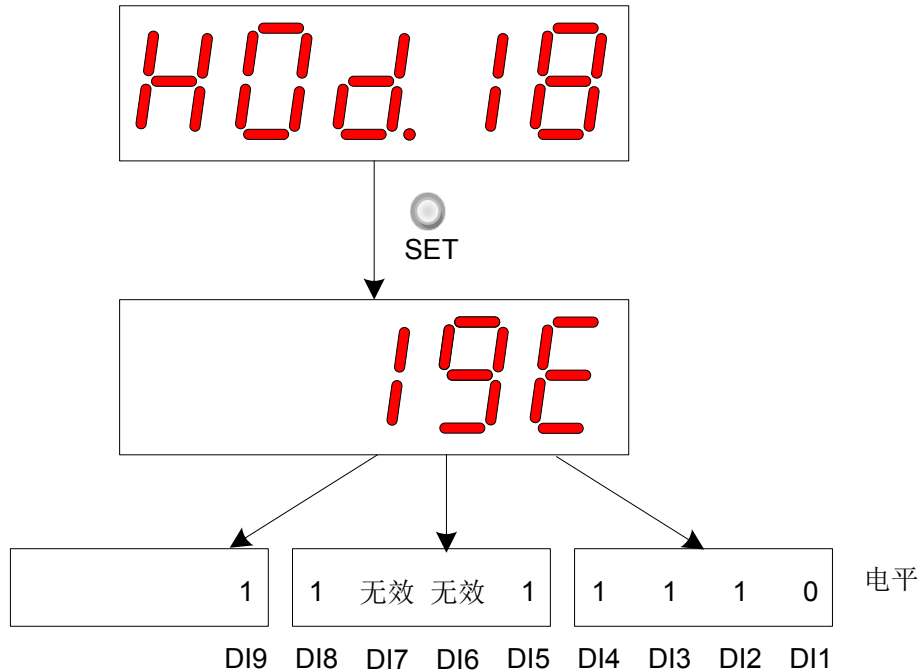


图 4-9 H0D-18 设定含义说明

H0B-03 监控 DI 电平状态：

若 DI 功能无故障，H0B-03 的显示值总是与 H0D-18 一致。

故此时面板上显示 DI1 端子为低电平，DI2~DI9 端子为高电平，后台软件读取的 H0B-03 值为 414(十进制)。

显示如下：

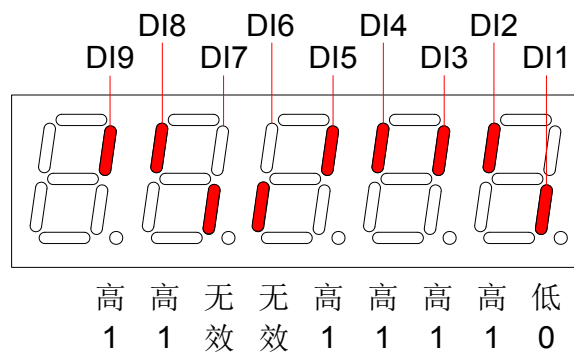




图 4-10 H0B-03 对应 DI 电平状态说明

■ 退出功能

DI 信号强制输入功能在断电后不记忆，重新上电即可恢复正常 DI，或设定 H0D-17=0 亦可切回正常 DI 模式。

2 DO 信号强制输出

此功能开启后，各 DO 信号电平仅受控于强制输出 (H0D-19) 的设置，与驱动器内部 DO 功能状态无关。

 注 意	
	<p>◆ 若伺服电机用于垂直运动场合，将抱闸输出信号 (DO 功能 9: BK) 置为有效时，抱闸将打开，负载可能会坠落。因此，应在机械上做好防止坠落的保护措施。</p>

■ 操作方法

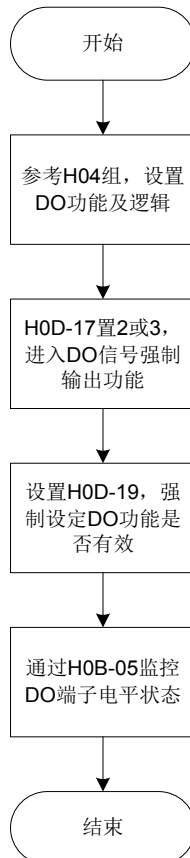


图 4-11 DO 信号强制输出设定步骤示意图

其中，H0D-19 用于强制设定 DO 功能是否有效，面板上为十六进制显示，转化成二进制后，“1”表示该 DO 功能有效，“0”表示该 DO 功能无效。

通过 H04 组参数设置 DO 端子逻辑选择。H0B-05 用于监控 DO 电平状态，面板上为电平显示，后台软件读取的 H0B-05 为十进制数。

举例说明：“DO1 端子对应的 DO 功能无效，DO2~DO5 端子对应的 DO 功能均有效”的设置方法如下：

因“1”表示该 DO 功能有效，“0”表示该 DO 功能无效，则对应二进制为“11110”，对应十六进制数“1E”，因此可通过面板将“H0D-19”参数值设为“1E”。

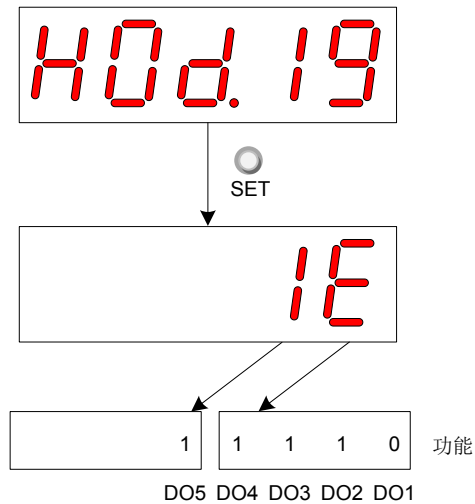


图 4-12 H0D-19 设定含义说明

H0B-05 监控 DO 电平状态：

若 5 个 DO 端子逻辑选择均为“低电平有效”，则此时 DO1 端子为高电平，DO2~DO5 端子为低电平，对应二进制码为“00001”，后台软件读取的 H0B-05 值为 1(十进制)。显示如下：

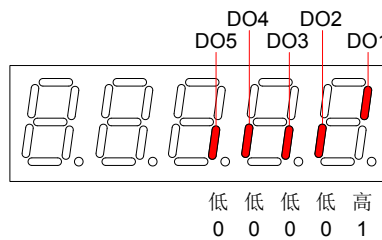


图 4-13 DO 端子电平均为“低电平有效”时 H0B-05 显示

若 5 个 DO 端子逻辑选择均为“高电平有效”，则此时 DO1 端子为低电平，DO2~DO5 端子为高电平，对应二进制码为“11110”，后台软件读取的 H0B-05 值为 30(十进制)。显示如下：

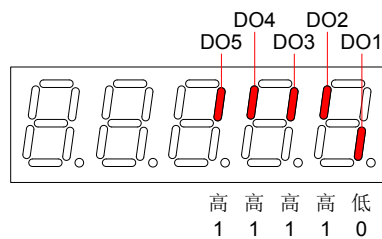


图 4-14 DO 端子电平均为“高电平有效”时 H0B-05 显示

■ 退出功能

DO 信号强制输出功能在断电后不记忆，重新上电即可恢复正常 DO，或设定 H0D-17=0 亦可切回正常 DO 模式。



第 5 章 控制模式

5.1 基本设定	109	5.3.2 斜坡函数设置	182
5.1.1 运行前检查	109	5.3.3 零位固定功能	183
5.1.2 接通电源	110	5.3.4 速度指令限幅	183
5.1.3 点动运行	110	5.3.5 速度相关 DO 输出功能	184
5.1.4 旋转方向选择	111	5.3.6 速度控制模式功能码框图	188
5.1.5 输出脉冲相位选择	111	5.4 转矩控制模式	189
5.1.6 抱闸设置	112	5.4.1 转矩指令输入设置	189
5.1.7 制动设置	116	5.4.2 转矩指令滤波	191
5.1.9 伺服停止	121	5.4.3 转矩指令限制	192
5.1.10 伺服停止	128	5.4.4 转矩模式下速度限制	195
5.2 位置控制模式	130	5.4.5 转矩到达输出	198
5.2.1 位置指令输入设置	131	5.4.6 转矩控制模式功能码框图	200
5.2.2 电子齿轮比	146	5.5 混合控制模式	201
5.2.3 位置指令滤波	151	5.6 绝对值系统使用说明	202
5.2.4 位置偏差清除功能	152	5.6.1 概述	202
5.2.5 分频输出功能	153	5.6.2 相关功能码设定	202
5.2.6 运动控制完成 / 内部指令完成 / 定位完成 / 接近功能	155	5.6.3 绝对值系统电池盒使用注意事项	205
5.2.7 中断定长功能	158	5.6.4 软限位功能	206
5.2.8 原点复归功能	161	5.7 辅助功能	207
5.2.9 位置控制模式功能码框图	174	5.7.1 软件复位功能	207
5.3 速度控制模式	174	5.7.2 电机保护功能	207
5.3.1 速度指令输入设置	175	5.7.3 DI 端口滤波时间设置	209

伺服系统由伺服驱动器、伺服电机和编码器三大主要部分构成。

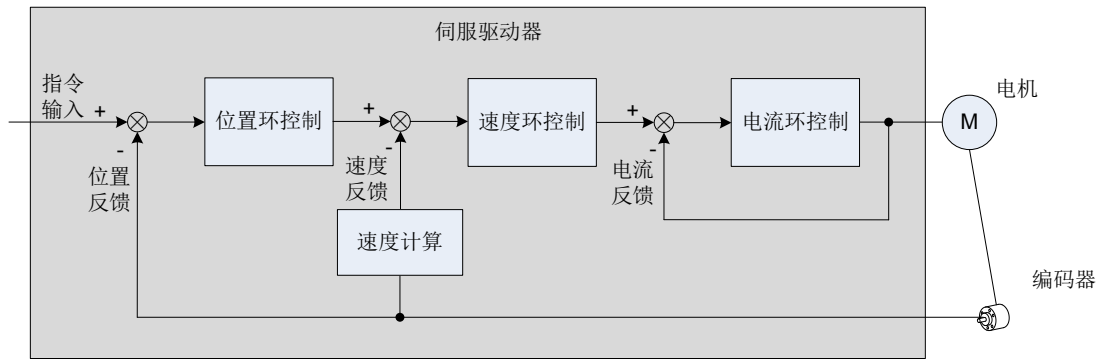


图 5-1 伺服系统控制简图

伺服驱动器是伺服系统的控制核心，通过对输入信号和反馈信号的处理，伺服驱动器可以对伺服电机进行精确的位置、速度和转矩控制，即位置、速度、转矩以及混合控制模式。其中，位置控制是伺服系统最重要、最常用的控制模式。

各控制模式简介如下：

- 位置控制是指通过位置指令控制电机的位置。以位置指令总数确定电机目标位置，位置指令频率决定电机转动速度。位置指令可以通过外部脉冲输入、内部给定位置指令总数 + 速度限制组合给定。通过内部编码器（伺服电机自带编码器），伺服驱动器能够对机械的位置和速度实现快速、精确的控制。因此，位置控制模式主要用于需要定位控制的场合，比如机械手、贴片机、雕铣雕刻（脉冲序列指令）、数控机床等。
- 速度控制是指通过速度指令来控制机械的速度。通过数字、模拟电压或者通信给定速度指令，伺服驱动器能够对机械速度实现快速、精确的控制。因此，速度控制模式主要用于控制转速的场合，或者使用上位机实现位置控制，上位机输出作为速度指令输入伺服驱动器的场合。
- 伺服电机的电流与转矩呈线性关系，因此，对电流的控制即能实现对转矩的控制。转矩控制是指通过转矩指令来控制电机的输出转矩。可以通过数字、模拟电压或者通信给定转矩指令。转矩控制模式主要用于对材料的受力有严格要求的装置中，比如收放卷装置等一些张力控制场合，转矩给定值要确保材料受力不因缠绕半径的变化，受到影响。

5.1 基本设定

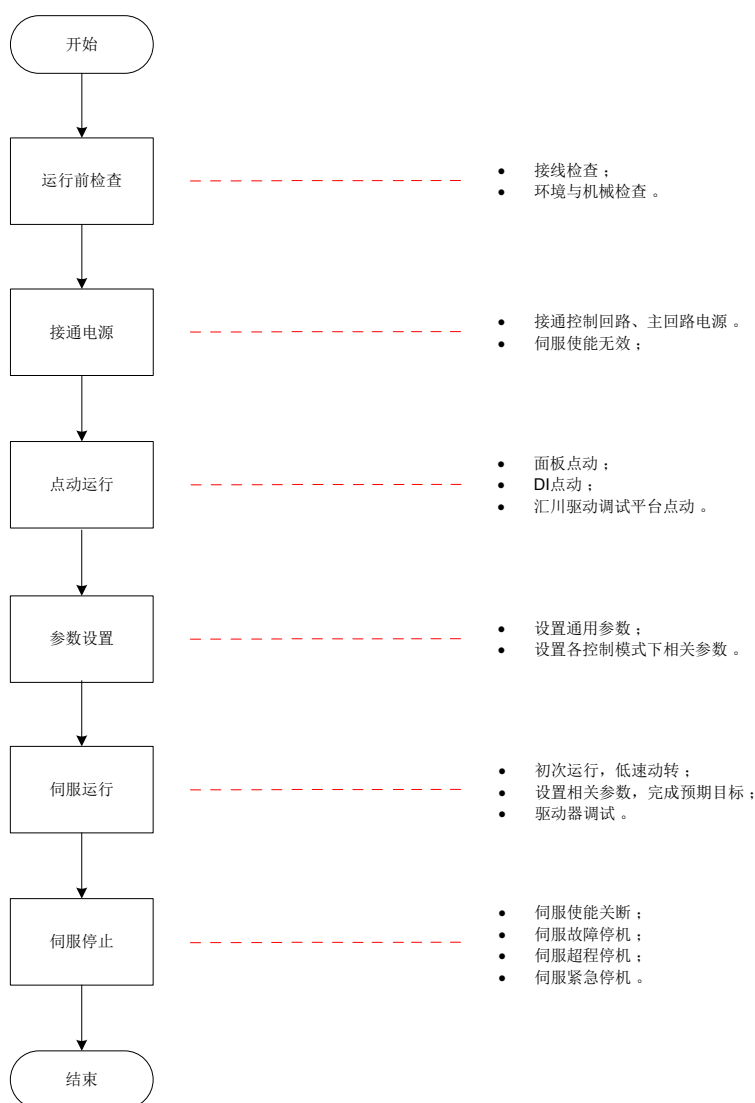


图 5-2 伺服设定流程

5.1.1 运行前检查

伺服驱动器和伺服电机运行之前需进行以下检查：

表 5-1 运行前检查列表

记录	序号	内容
接线		
<input type="checkbox"/>	1	伺服驱动器的电源输入端子 (L1、L2) / (L1、L2、L3) 必须正确连接。
<input type="checkbox"/>	2	伺服驱动器输出端子 (U、V、W) 和伺服电机主电路电缆 (U、V、W) 必须相位一致，且正确连接。
<input type="checkbox"/>	3	伺服驱动器的电源输入端子 (L1、L2) / (L1、L2、L3) 和主回路输出端子 (U、V、W) 不能短路。
<input type="checkbox"/>	4	伺服驱动器各控制信号线缆接线正确：抱闸、超程保护等外部信号线已可靠连接。
<input type="checkbox"/>	5	伺服驱动器和伺服电机必须可靠接地。
<input type="checkbox"/>	6	所有电缆的受力在规定范围之内。
<input type="checkbox"/>	7	配线端子已进行绝缘处理。

环境与机械		
<input type="checkbox"/>	1	伺服驱动器内外部没有会造成信号线、电源线短路的电线头、金属屑等异物。
<input type="checkbox"/>	2	伺服驱动器和外置制动电阻未放置于可燃物体上。
<input type="checkbox"/>	3	伺服电机的安装、轴和机械的连接必须可靠。
<input type="checkbox"/>	4	伺服电机和所连接的机械必须处于可以运行的状况。

5.1.2 接通电源

■ 接通输入电源

对于单相 220V 输入电源端子为 L1、L2。

接通输入电源后，母线电压指示灯显示无异常，且面板显示器依次显示“Reset”→“Nrd”→“Rdy”，表明伺服驱动器处于可运行的状态，等待上位机给出伺服使能信号。

若驱动器面板显示器一直显示“Nrd”，请参考[“开箱验货”](#)，分析并排除故障原因。

若驱动器面板显示器显示其他故障代码，请参考[“1.1.1 铭牌与型号说明”](#)，分析并排除故障原因。

■ 将伺服使能 (S-ON) 置为无效 (OFF)

使用伺服使能时，请首先将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 1(FunIN.1: S-ON, 伺服使能)，并确定 DI 端子有效逻辑。然后通过上位机通信或者外部开关将其置为无效。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.1	S-ON	伺服使能	无效，伺服电机不通电； 有效，伺服电机通电。

5.1.3 点动运行

请使用点动运行确认伺服电机是否可以正常旋转，转动时无异常振动和异常声响。可以通过面板、配置两个外部 DI、汇川驱动调试平台三种方式使用点动运行功能。电机以当前功能码 H06-04 存储值作为点动速度。

■ 面板点动

通过面板操作 H0D-11 进入点动运行模式，此时面板显示 H06-04 点动速度默认值，通过 UP/DOWN 键调整点动运行速度，按 SET 键进入点动状态，此时面板显示“JOG”状态，通过 UP/DOWN 键可实现正反转点动运行。当按 MODE 键退出点动运行模式时，之前设置的 H06-04 点动运行速度值并不保存，重新还原成默认值。操作与显示请参考[“4.5.1 点动运行”](#)。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-04	点动速度设定值	0~6000	rpm	对 JOG 点动形式的速度指令值进行设置。	运行设定	立即生效	100

■ DI 点动运行



NOTE

◆ DI 点动运行不受伺服控制模式的影响，即：在任何控制模式下，均可以进行 DI 点动运行功能。

配置 2 个外部 DI 端子，分别置为 FunIN.18、FunIN.19 功能，设置 H06-04 点动速度值后，打开伺服使能 S-ON，通过 DI 状态点动运行。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.18	JOGCMD+	正向点动	有效 - 按照给定指令输入； 无效 - 运行指令停止输入。
FunIN.19	JOGCMD-	负向点动	有效 - 按照给定指令反向输入； 无效 - 运行指令停止输入。

■ 驱动调试平台点动运行

打开汇川驱动调试平台点动运行界面，设置 H06-04 点动速度值，点击界面伺服 ON 按钮后，通过界面上正反转按钮实现点动正反转运行功能。当关闭点动运行界面，退出点动运行模式时，之前设置的 H06-04 点动运行速度值并不保存，重新还原成默认值。

5.1.4 旋转方向选择

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

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-02	旋转方向选择	0- 以 CCW 方向为正转方向 1- 以 CW 方向为正转方向	设置从电机轴端观察时，电机旋转正方向	停机设定	再次通电	0

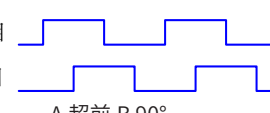
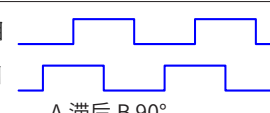
旋转方向选择 (H02-02) 改变时，伺服驱动器输出脉冲的形态、监控参数的正负不会改变。

超程防止功能中“正向驱动”与旋转方向选择 (H02-02) 设置一致。

5.1.5 输出脉冲相位选择

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

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-03	输出脉冲相位	0-A 超前 B 1-A 滞后 B	设置输出脉冲的相位关系。	停机设定	再次通电	0
			 <p>A超前 B 90°</p>			
			 <p>A滞后 B 90°</p>			

5.1.6 抱闸设置

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

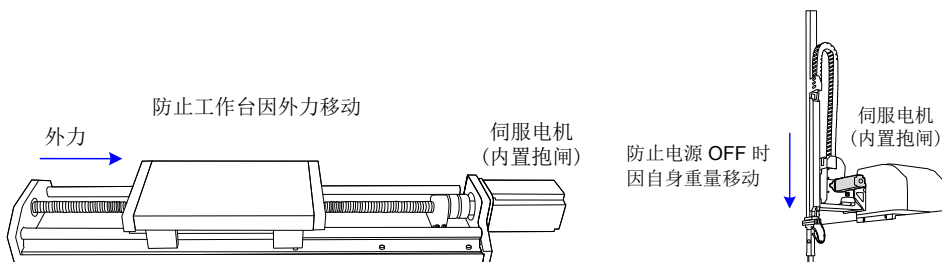


图 5-3 抱闸应用示意图

注意

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

抱闸接线抱闸输入信号的连接没有极性，需要用户准备 24V 电源。抱闸信号 BK 和抱闸电源的标准连线实例如下所示：

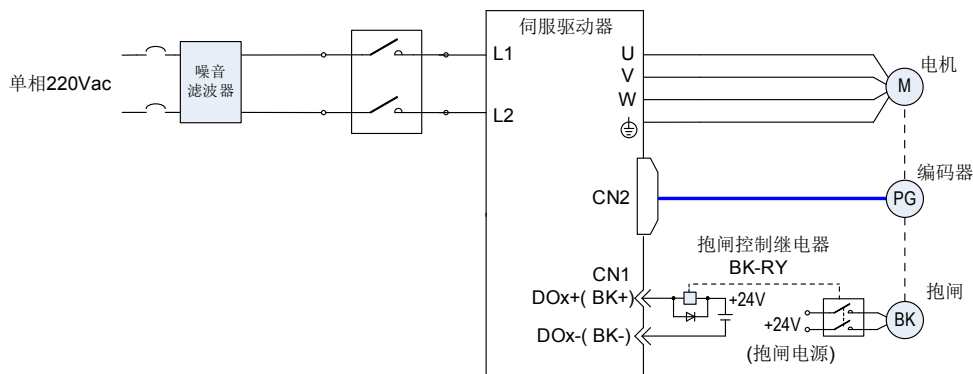


图 3-4 抱闸配线图

抱闸配线注意事项：

电机抱闸线缆长度需要充分考虑线缆电阻导致的压降，抱闸工作需要保证输入电压至少 21.6V。我司电机的抱闸参数具体见下表：

表 5-2 抱闸参数表

电机型号	保持转矩 (Nm)	供电电压 (V)±10%	电阻 (Ohm)±7%	供电电流区间 (A)	脱离时间 (ms)	吸合时间 (ms)
MS1H1-10B	0.32	24	96	0.23~0.27	20	35
MS1H1-20B/40B	1.3	24	89.5	0.25~0.34	20	50
MS1H4-40B	1.3	24	89.5	0.25~0.34	20	50
MS1H1-75B	2.5	DC 24	72	0.40 ~ 0.57	25	60
MS1H4-75B	2.5	DC 24	50.1	0.40 ~ 0.57	25	60
MS1H3-85B	12	DC 24	21.3	0.95 ~ 1.33	60	120



NOTE

- ◆ 抱闸最好不要与其他用电器共用电源，防止因为其他用电器的工作导致电压或者电流降低最终导致抱闸误动作。
- ◆ 推荐用 0.5mm² 以上线缆。

■ 抱闸软件设置

对于带抱闸的伺服电机，必须将伺服驱动器的 1 个 DO 端子配置为功能 9(FunOUT.9: BK, 抱闸输出)，并确定 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunOUT.9	BK	抱闸输出	无效，抱闸电源接通，抱闸动作，电机处于位置锁定状态； 有效，抱闸电源断开，抱闸解除，电机可旋转。

根据伺服驱动器当前状态，抱闸机构的工作时序可分为伺服驱动器正常状态抱闸时序和伺服驱动器故障状态抱闸时序

■ 伺服驱动器正常状态抱闸时序

正常状态的抱闸时序可分为电机静止和电机旋转两种情况：

静止：电机实际转速低于 20rpm；

旋转：电机实际转速达到 20rpm 及以上。

■ 伺服电机静止时的抱闸时序

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

⚠ 注意



- ◆ 抱闸输出由 OFF 置为 ON 后，在 H02-09 时间内，请勿输入位置 / 速度 / 转矩指令，否则会造成指令丢失或运行错误。
- ◆ 用于垂直轴时，机械运动部的自重或外力可能会引起机械轻微移动。伺服电机静止情况时，发生伺服使能 OFF，抱闸输出立刻变为 OFF，但在 H02-10 时间内，电机仍然处于通电状态，防止机械运动部由于自重或外力作用移动。

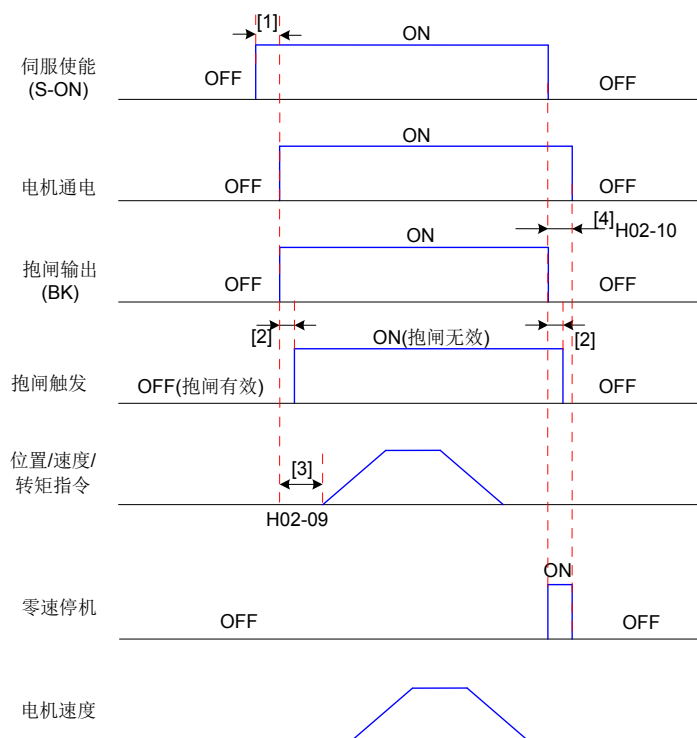


图 5-5 电机旋转时抱闸时序图



NOTE

- ◆ [1]: 伺服使能 ON 时, 延迟约 100ms, 抱闸输出被置为 ON, 同时电机进入通电状态。
- ◆ [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格, 详见“1.2.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [3]: 从抱闸输出设为 ON 到输入指令, 请间隔 H02-09 时间以上;
- ◆ [4]: 伺服电机静止情况 (电机转速低于 20rpm) 下, 伺服使能 OFF 时, 抱闸输出同时被置为 OFF, 通过 H02-10 可以设定抱闸输出 OFF 后, 电机进入非通电状态的延时。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-09	抱闸输出 ON 至指令接收延时	0~500	ms	设置伺服驱动器开始接收输入指令距离抱闸输出 (BK)ON 的延迟时间。 未分配抱闸输出 (BK) 时, H02-09 无作用。	运行设定	立即生效	250
H02-10	静止状态, 抱闸输出 OFF 至电机不通电延时	1~1000	ms	设置设置电机处于静止状态时进入非通电状态距离抱闸输出 (BK)OFF 的延迟时间。 未分配抱闸输出 (BK) 时, H02-10 无作用。	运行设定	立即生效	150

■ 伺服电机旋转时的抱闸时序

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

注意



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

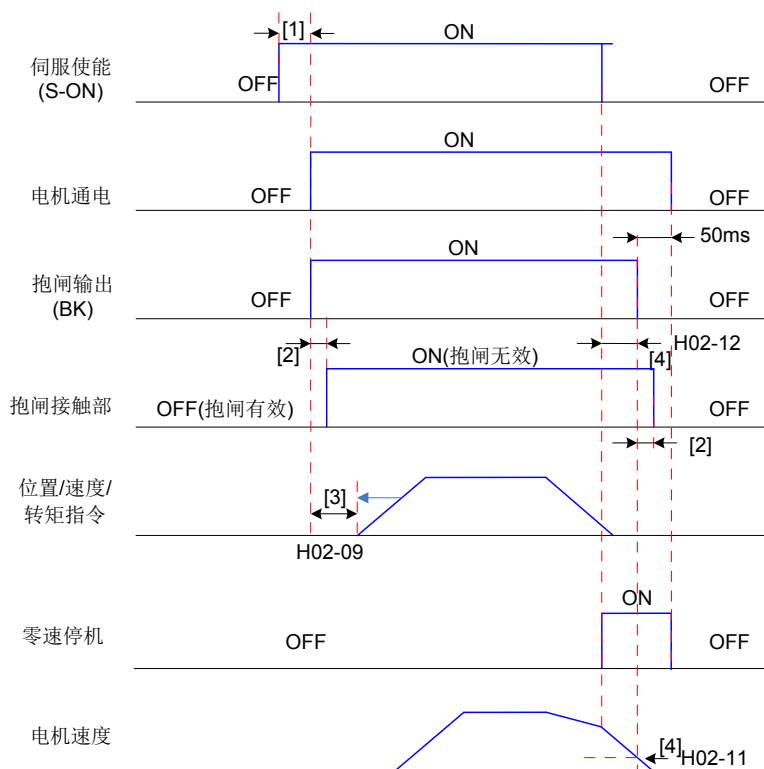


图 5-6 电机旋转时抱闸时序图



NOTE

- ◆ [1]: 伺服使能 ON 时, 延迟约 100ms, 抱闸输出被置为 ON, 同时电机进入通电状态。
- ◆ [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格, 详见“1.2.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [3]: 从抱闸输出设为 ON 到输入指令, 请间隔 H02-09 时间以上;
- ◆ [4]: 伺服电机旋转情况下, 伺服使能 OFF 时, 通过 H02-11 和 H02-12 可以设定伺服使能 OFF 后, 抱闸输出 OFF 的延时, 在抱闸输出 OFF 后再延时 50ms, 电机才进入非通电状态。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-11	旋转状态, 抱闸输出 OFF 时转速阈值	0~3000	rpm	设置电机处于旋转状态时, 将抱闸输出 (BK) 置为 OFF 时电机速度阈值。未分配抱闸输出 (BK) 时, H02-11 无作用。	运行设定	立即生效	30
H02-12	旋转状态, 伺服使能 OFF 至抱闸输出 OFF 延时	1~1000	ms	设置电机处于旋转状态时, 将抱闸输出 (BK) 置为 OFF 距离伺服使能 (S-ON)OFF 的延迟时间。未分配抱闸输出 (BK) 时, H02-12 无作用。	运行设定	立即生效	500

■ 伺服驱动器故障状态抱闸时序

伺服故障按照停机方式的不同, 分为第 1 类故障 (简称: NO.1) 和第 2 类故障 (简称: NO.2), 请查看第 8 章。伺服驱动器故障状态抱闸时序可分为以下 2 种情况:

发生第 1 类故障:

抱闸 DO 输出条件与“伺服驱动器正常状态下, 伺服电机旋转时的抱闸时序”相同。即:

抱闸输出需满足以下任一条件才被设为 OFF:

H02-12 时间未到, 但电机已减速至 H02-11;

H02-12 时间已到，但电机转速仍高于 H02-11。

发生第 2 类故障：

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

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

5.1.7 制动设置

当电机的转矩和转速方向相反时，能量从电机端传回驱动器内，使得母线电压值升高，当升高到制动点时，能量只能通过制动电阻来消耗。此时，制动能量必须根据制动要求被消耗，否则将损坏伺服驱动器。制动电阻可以内置，也可以外接。内置与外置制动电阻不能同时使用。SV660P 驱动器制动电阻相关规格如下：

图 5-7 SV660P 系列制动电阻规格

驱动器型号	内置制动电阻规格			外接制动电阻 最小允许电阻值 (Ω) (H02-21)
	电阻值 (Ω)	功率 Pr(W)	可处理功率 Pa(W)	
SV660PS1R6I	-	-	-	50
SV660PS2R8I	-	-	-	45
SV660PS5R5I	50	50	25	40
SV660PS6R6I	50	50	25	40

S1R6 及 S2R8 机型无内置制动电阻，如需使用，请用户自行配置外置制动电阻。

■ 无外部负载转矩

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

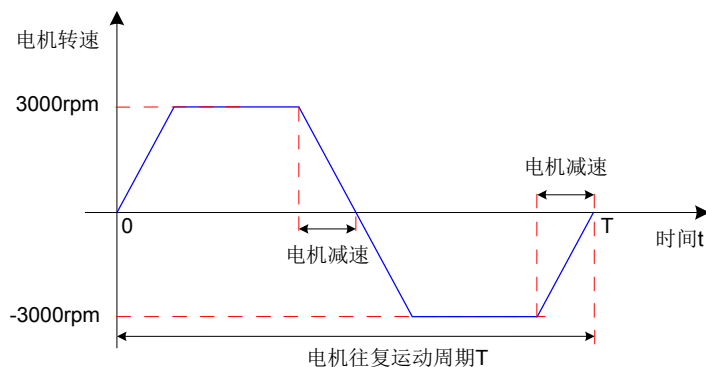


图 5-8 外部负载转矩不存在情况下电机速度曲线举例

■ 能量计算数据

220V 的电机从空载 3000rpm 到静止过程中，所产生的能量数据如下：

容量	伺服电机型号 MS1H*-*****-*****	转子惯量 J(10^{-4}kgm^2)	空载 3000rpm 到静止产生的 制动能量 EO(J)	电容可吸收的最大 制动能量 EC(J)	
100W	H1 型 (低惯量、小容量)	10B30CB	0.043	0.237	9
200W		20B30CB	0.220	0.806	9
400W		40B30CB	0.390	1.237	18
750W		75B30CB	1.43	6.435	26
400W	H4 型 (中惯量、小容量)	40B30CB	0.667	3.301	18
750W		75B30CB	2.012	10.063	26
850W	H3 型 (中惯量、中容量)	85B15CB	14	76.725	26

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

■ 制动电阻选型流程

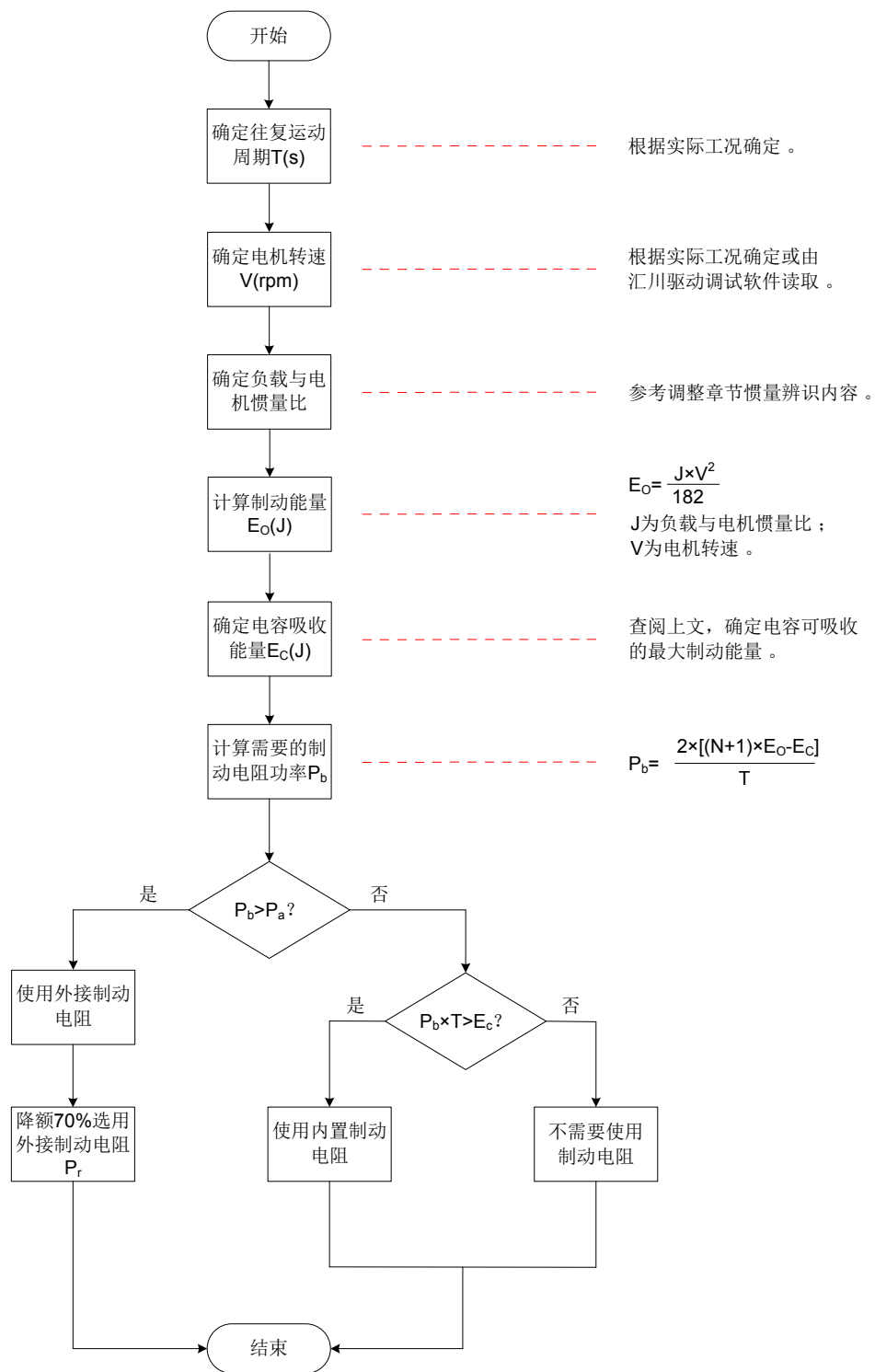


图 5-9 制动电阻选型流程图



NOTE

- ◆ 这里还是以电机由 3000rpm 到静止为例，并假设负载惯量为电机惯量的 N 倍，则从 3000rpm 减速到 0 时，制动能量为 (N+1)×E₀。除去电容吸收的能量 E_c，所需制动电阻需要消耗的能量为 (N+1)×E₀-E_c 焦耳。假设往复运动周期为 T，则需制动电阻功率为 2×[(N+1)×E₀-E_c]/T。具体电机对应的 E₀ 和 E_c 值请查阅。
- ◆ 根据上图，可确定当前是否使用制动电阻，及内置或外接制动电阻。并以此为依据，设置功能码 H02-25。
- ◆ 建议采用铝壳电阻。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-25	制动电阻设置	0- 使用内置制动电阻 1- 使用外置制动电阻并且自然冷却 2- 使用外置制动电阻并且强迫风冷 3- 不用制动电阻，全靠电容吸收	设置吸收和释放制动能量的方式。	停机设定	立即生效	0

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

$$P_b = \frac{2 \times [(N+1) \times E_o - E_c]}{T} = \frac{2 \times [(4+1) \times 6.4 - 9]}{2} = 23W$$

，小于内置制动电阻可处理的容量

$P_a 25W$ ，因此，使用内置制动电阻可以满足要求。

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

$$P_b = \frac{2 \times [(N+1) \times E_o - E_c]}{T} = \frac{2 \times [(10+1) \times 6.4 - 9]}{2} = 61.4W$$

，大于内置制动电阻可处理的功率

$P_a 25W$ 。因此，需要使用外置制动电阻。外置制动电阻功率建议为 $E_o / (1-70\%) = 204.6W$ 。

1) 制动电阻的连接与设置

■ 使用外接制动电阻：

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

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

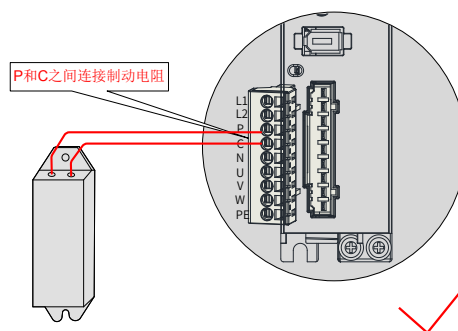


图 5-10 外接制动电阻连接示意图

使用的导线规格请参见“表 3-4 SV660P 系列驱动器主电路推荐线缆及型号”中关于 P、C 的线缆信息。


根据制动电阻冷却方式的不同，将 H02-25 置为 1 或 2，且确认并设置以下参数。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-21	驱动器允许的制动电阻最小阻值	不可设定，由机型决定	-	查看外置制动电阻最小允许阻值。	显示	-	机型决定
H02-26	外接制动电阻功率	1~65535	W	设置实际选用的外置制动电阻的功率。 注意： 实际选用的外置制动电阻功率不能小于“制动功率计算值”。	停机设定	立即生效	机型决定

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-27	外接制动电阻阻值	1~1000	Ω	设置实际选用的外置制动电阻的阻值。 注意： 实际选用的外置制动电阻阻值 (H02-27) 不能小于“最小允许阻值 (H02-21)”，否则将发生 Er.922(外置制动电阻过小)。	停机设定	立即生效	机型决定

 **注意**




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

最后，使用外接制动电阻时，必须根据电阻的散热条件，设置电阻散热系数。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-24	电阻散热系数	10~100	%	设置使用外置制动电阻时，电阻散热系数 自然冷却时，散热系数 (H02-24) 一般不超过 30%； 强迫风冷时，散热系数一般不超过 50%。	停机设定	立即生效	30



- ◆ 电阻散热系数越大，制动的效率越高。
- ◆ 使用内置制动电阻： $P_b < P_a$ 且 $P_b \times T > E_c$ 时，需使用内置制动电阻。此时，将 H02-25 置为 0。
- ◆ 无需使用制动电阻： $P_b \times T < E_c$ 时，不需要连接制动电阻，仅通过母线电容即可吸收制动能量。此时，将 H02-25 置为 3。

2) 有外部负载扭矩，且电机处于发电状态

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

负载为连续发电状态时，建议采取共直流母线方案。

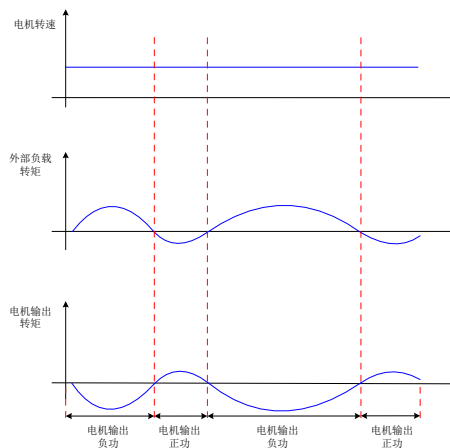


图 5-11 外部负载扭矩存在情况下曲线举例

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

5.1.9 伺服停止

将伺服使能 (S-ON) 置为有效 (ON)

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

表 5-3 伺服运行操作说明

记录	序号	内容
<input type="checkbox"/>	1	初次运行时，应设置合适的指令，使电机低速旋转，确认电机旋转情况是否正确。
<input type="checkbox"/>	2	观察电机旋转方向是否正确。若发现电机转向与预计的相反，请检查输入指令信号、指令方向设置信号。
<input type="checkbox"/>	3	若电机旋转方向正确，可利用驱动器面板或汇川驱动调试平台观察电机的实际速度 H0B-00、平均负载率 H0B-12 等参数。
<input type="checkbox"/>	4	以上电机运行状况检查完毕之后，可以调整相关参数使电机工作于预期工况。
<input type="checkbox"/>	5	参考“第 6 章 调整”，对伺服驱动器进行调试。

1) 电源接通时序图

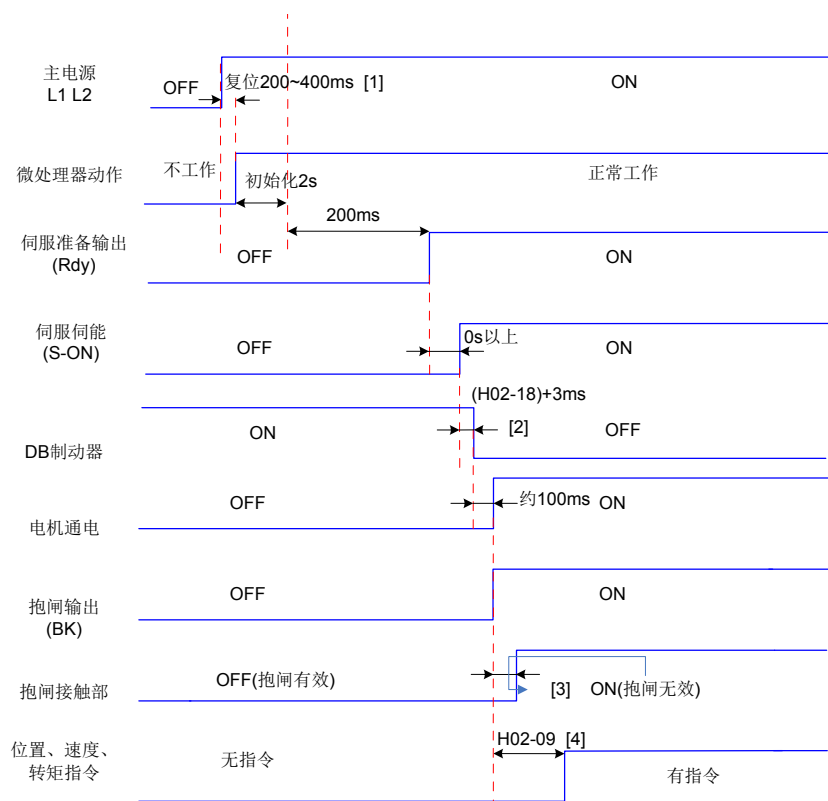


图 5-12 电源接通时序图



- ◆ [1]: 复位时间，由微处理器 +5V 电源建立时间决定。
- ◆ [2]: DB 制动器为标配件。
- ◆ [3]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [4]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时，H02-09 无作用。

2) 发生警告或故障时停机时序图

■ 第 1 类故障：自由停机，保持自由运行状态

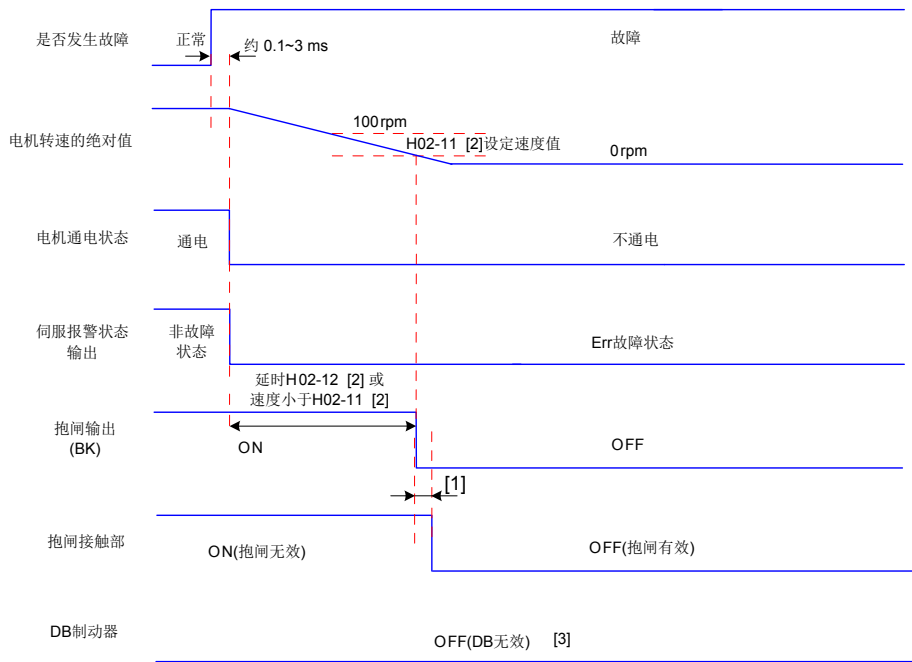


图 5-13 故障 1 时自由停机保持自由运行状态时序图



NOTE

- ◆ [1]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [2]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时，H02-11 和 H02-12 无作用。
- ◆ [3]: DB 制动器为标配件。

■ 第 1 类故障：DB 停机，保持自由运行状态

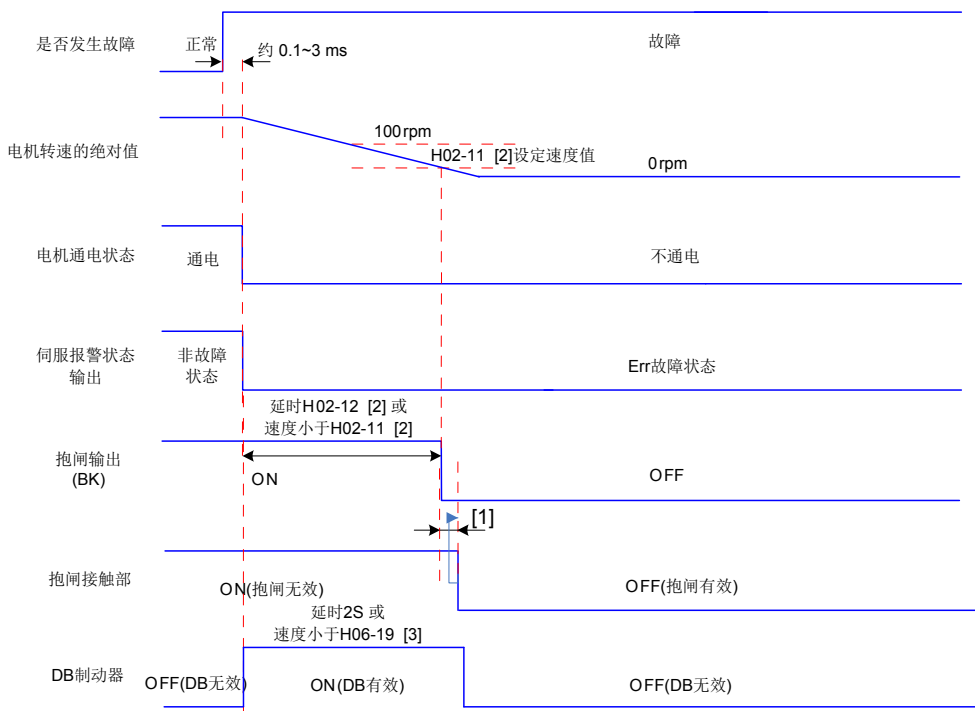


图 5-14 故障 1 时 DB 停机保持自由运行状态时序图



NOTE

- ◆ [1]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [2]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时，H02-11 和 H02-12 无作用。
- ◆ [3]: DB 制动器为标配件。

■ 第 1 类故障：DB 停机，保持 DB 状态

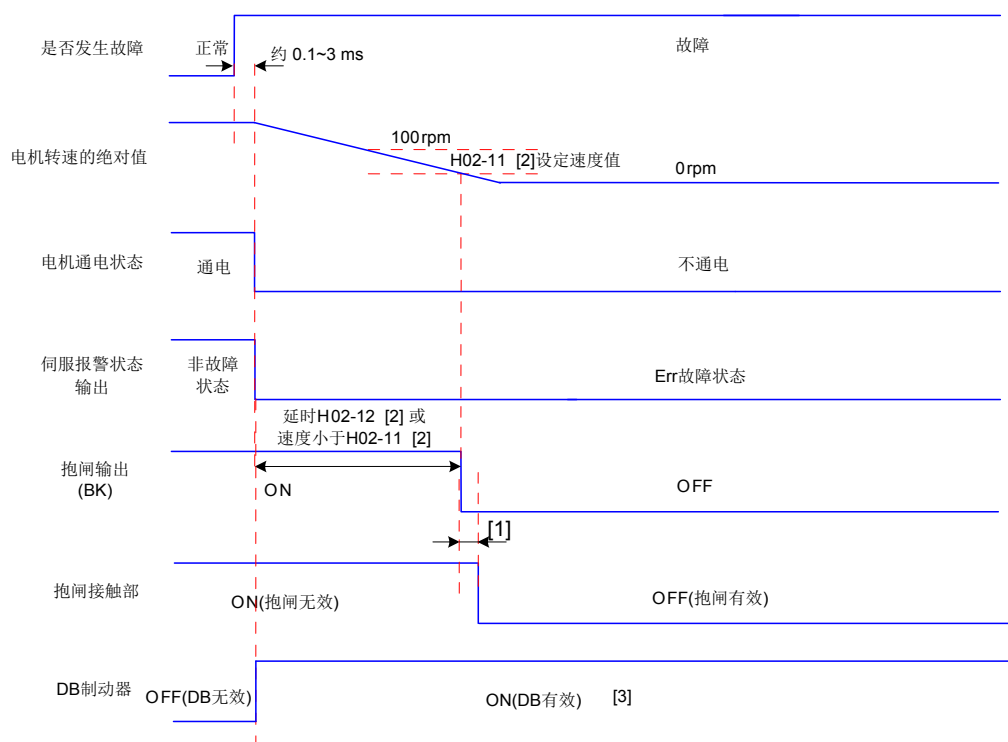


图 5-15 故障 1 时 DB 停机保持 DB 状态时序图



NOTE

- ◆ [1]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [2]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时，H02-11 和 H02-12 无作用。
- ◆ [3]: DB 制动器为标配件。

■ 第 2 类故障 非抱闸：自由停机，保持自由运行状态

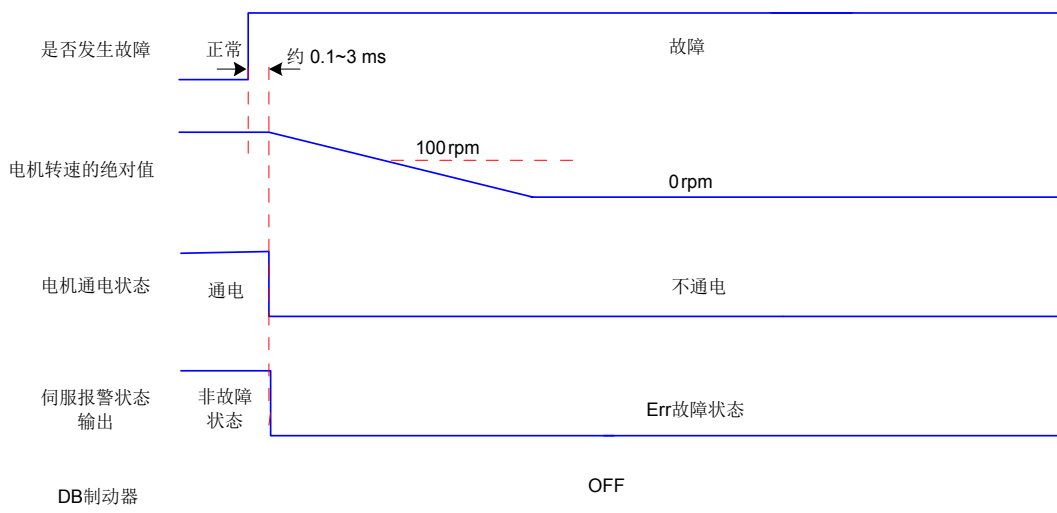


图 5-16 故障 2 时自由停机保持自由运行状态时序图

■ 第 2 类故障 非抱闸：零速停机，保持自由运行状态

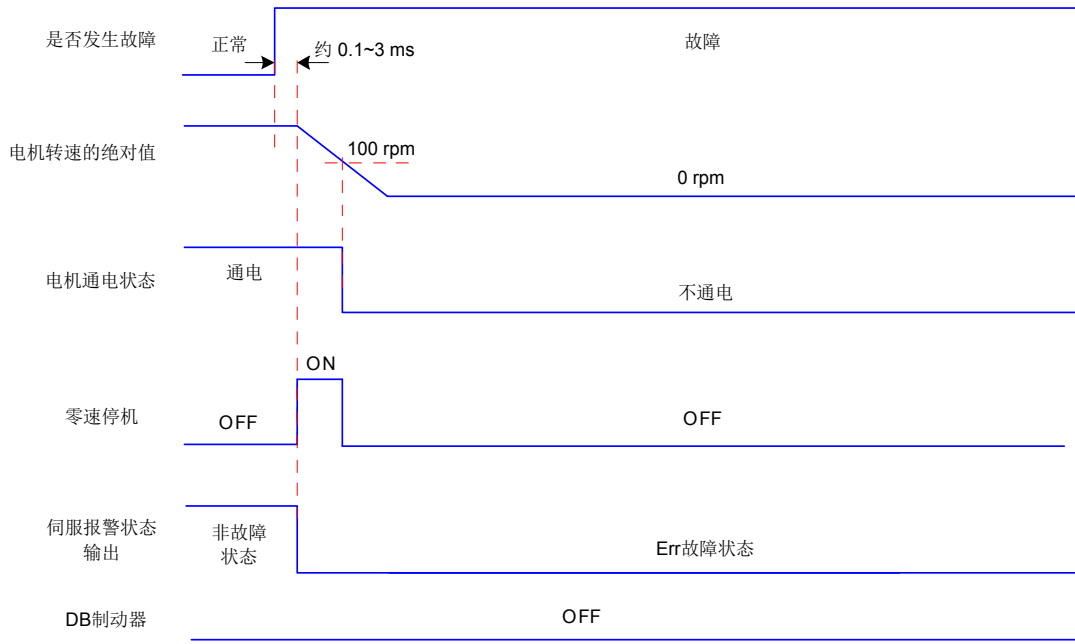


图 5-17 故障 2(非抱闸)时零速停机保持自由运行状态时序图

■ 第 2 类故障 非抱闸：零速停机，保持 DB 运行状态

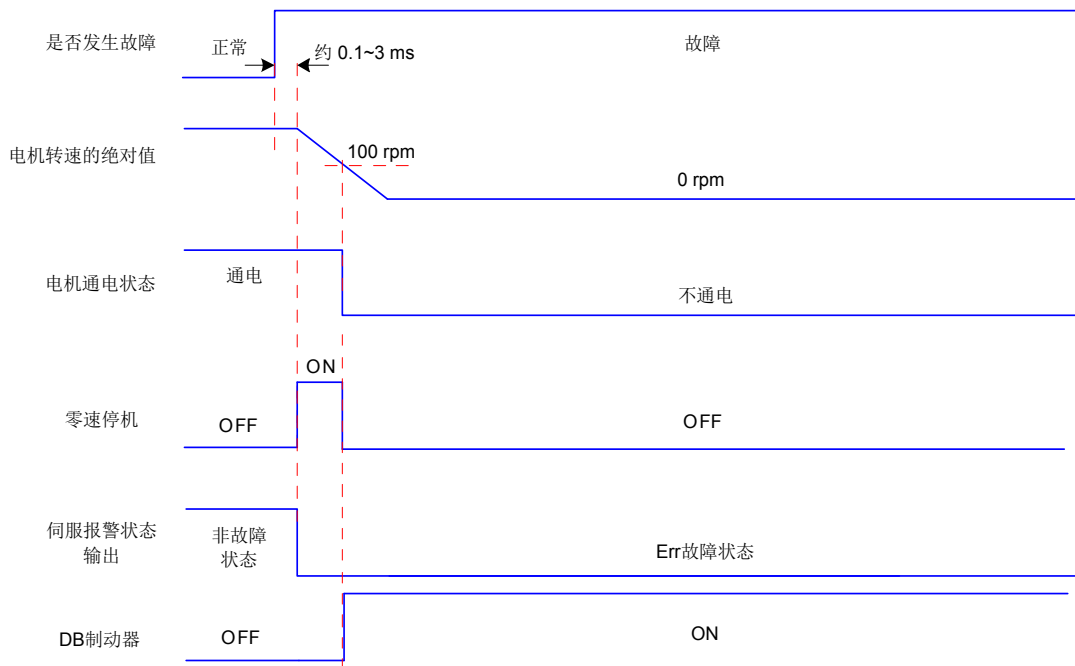


图 5-18 故障 2(非抱闸)时零速停机保持 DB 运行状态时序图

■ 第 2 类故障 非抱闸：DB 停机，保持 DB 状态

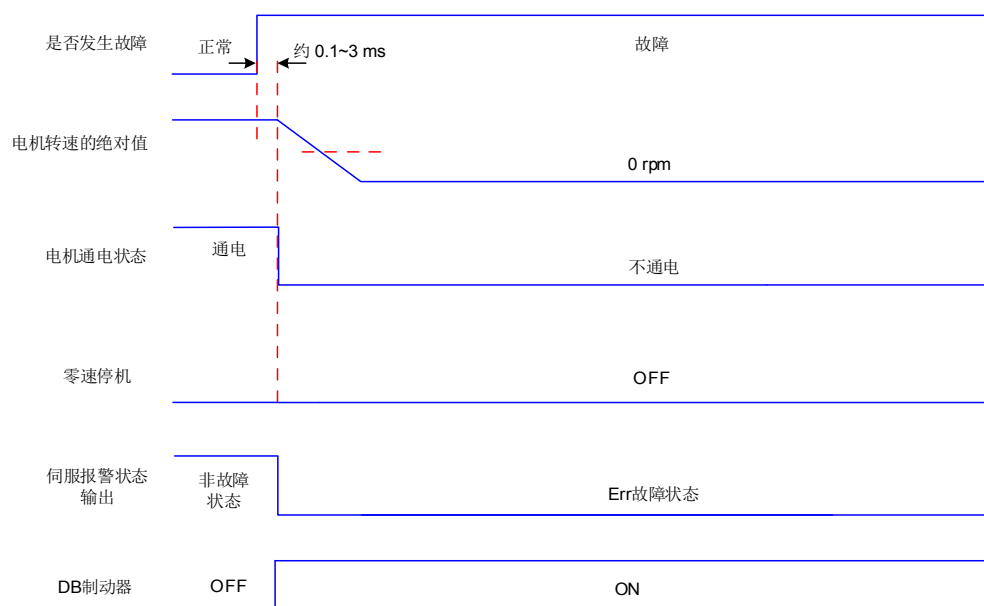


图 5-19 故障 2(非抱闸)时 DB 停机保持 DB 状态时序图

■ 第 2 类故障 非抱闸：DB 停机，保持自由运行状态

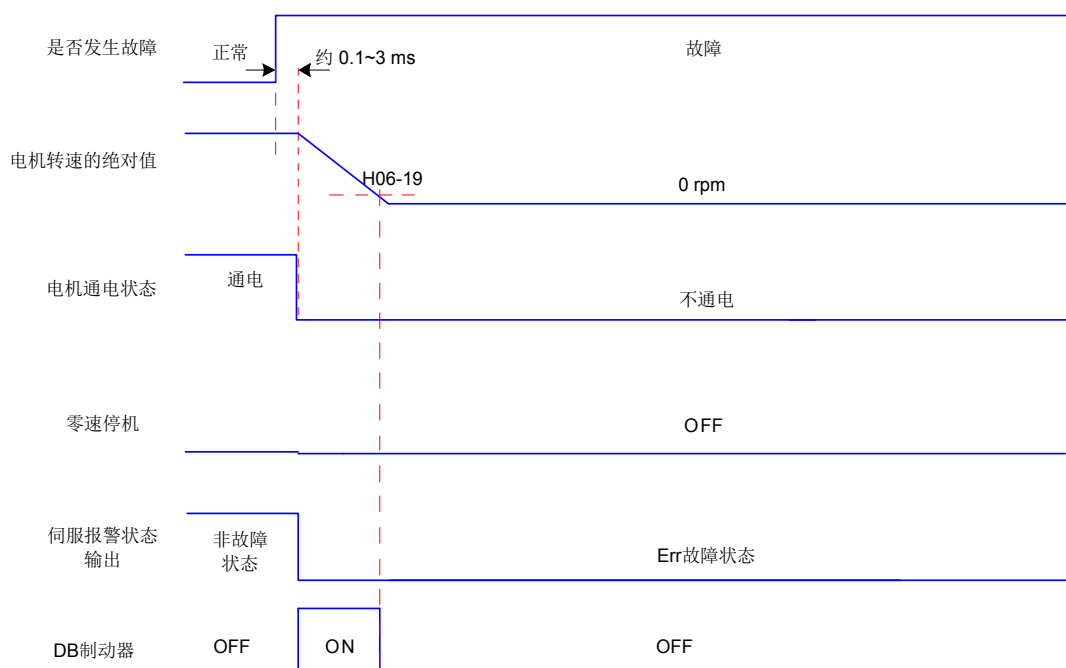


图 5-20 故障 2(非抱闸)时 DB 停机保持自由运行状态时序图

■ 第 2 类故障 带抱闸：强制为零速停机，保持自由运行状态

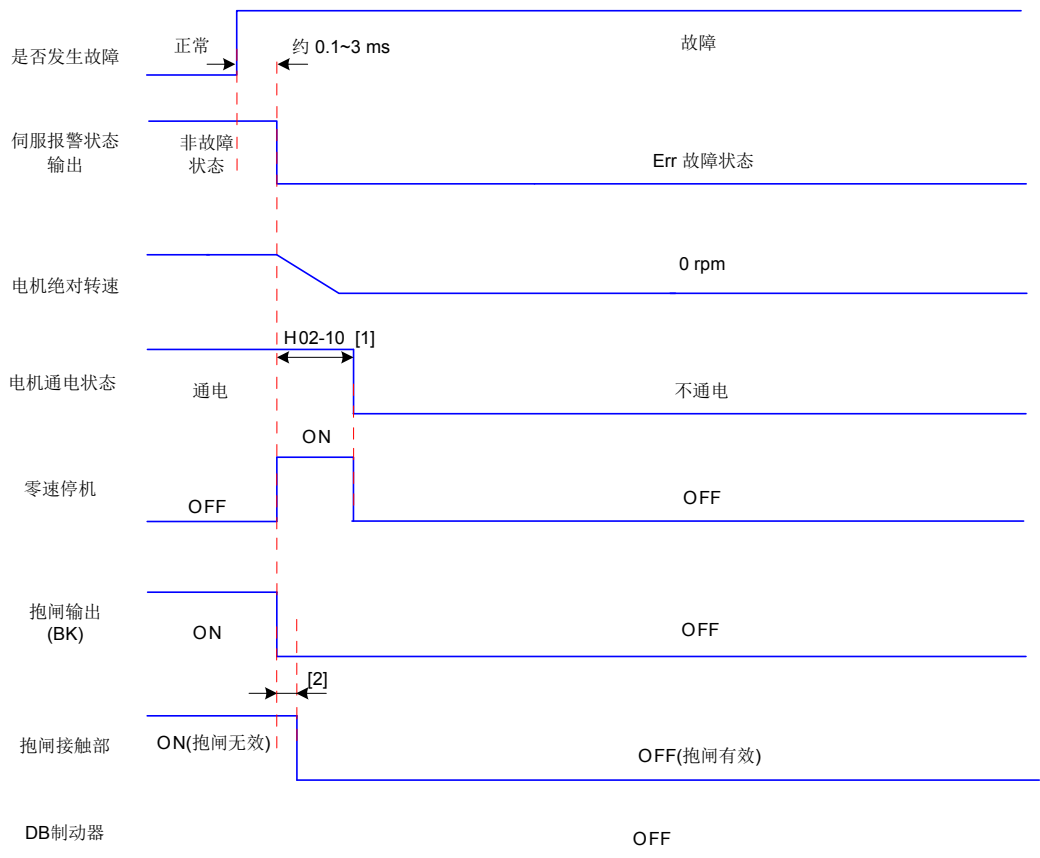


图 5-21 故障 2(带抱闸)时零速停机方式自由停机状态时序图



- ◆ [1]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时, H02-10 无作用;
- ◆ [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格, 详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。

- 伺服发生第 3 类警告: Er.900(DI 紧急刹车)、Er.950(正向超程警告)、Er.952(反向超程警告)时, 将中断伺服当前运行状态, 其停机时序如 e) 所示。
- 超程、刹车停机警告: 零速停机, 保持位置锁定状态。

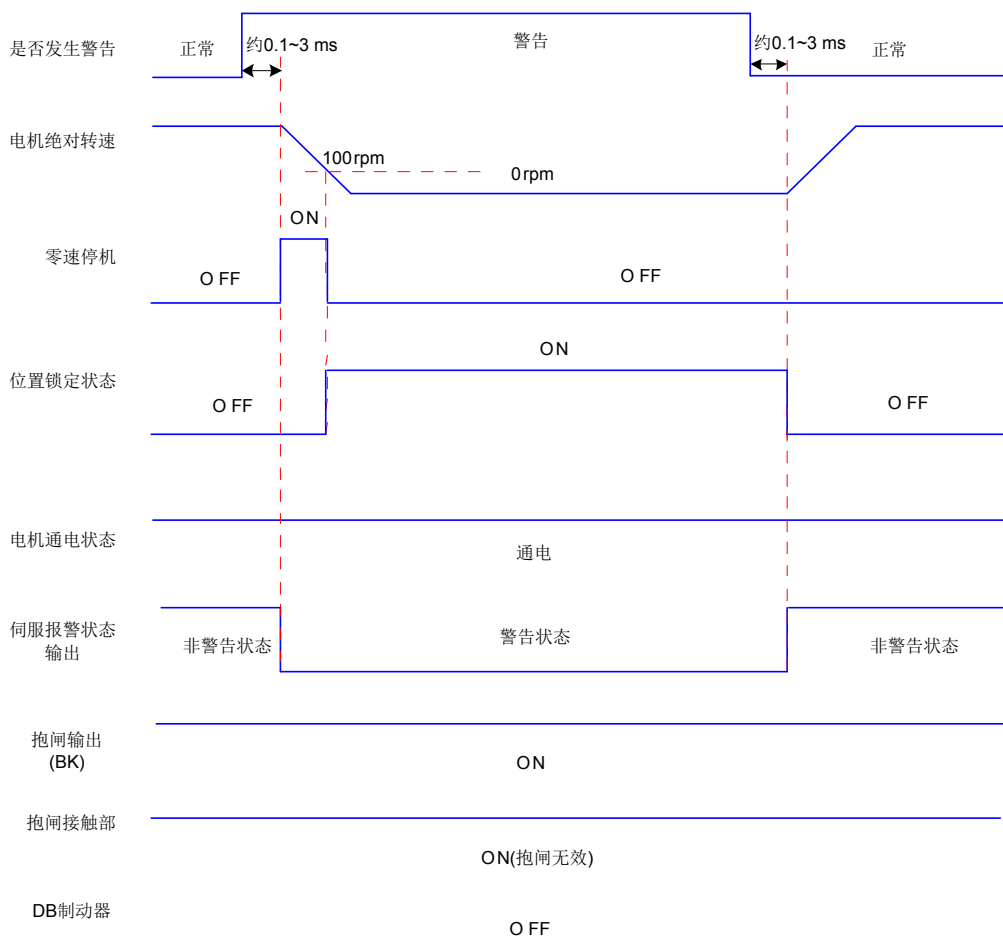


图 5-22 需停机类警告时序图

除以上 3 种第 3 类警告，其他警告对伺服当前状态无影响，如 f) 所示。

■ 非停机警告：

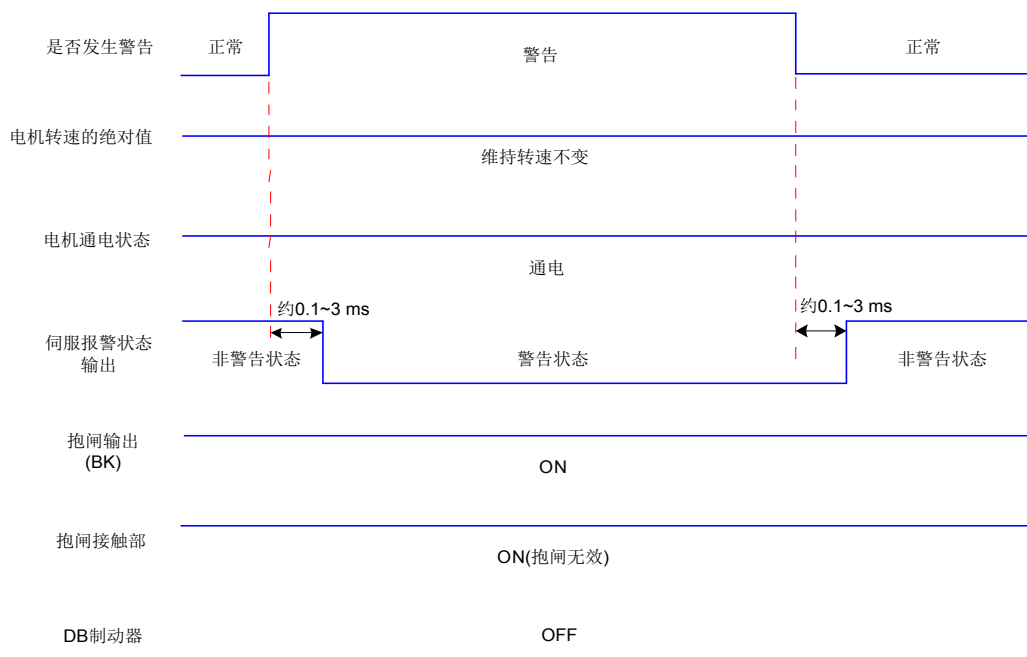


图 5-23 非停机警告时序图

■ 故障复位：

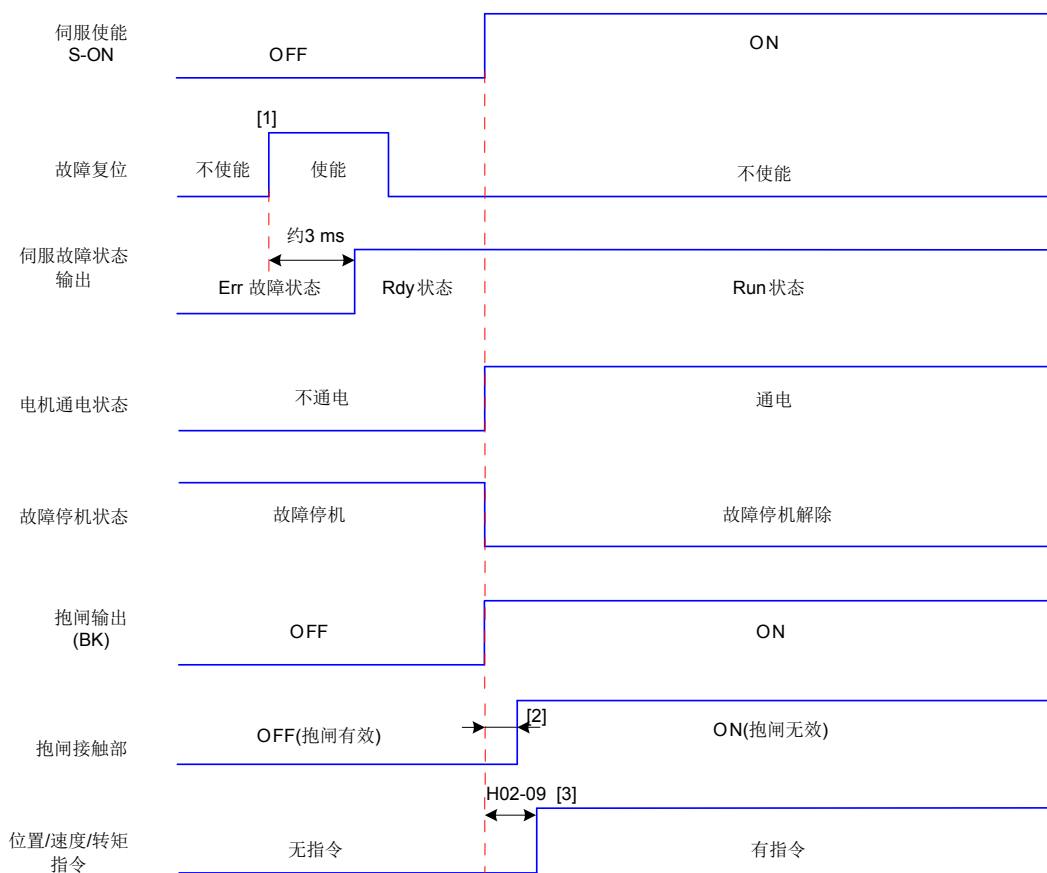


图 5-24 故障复位时序图



- ◆ [1]: DI 故障复位信号 (FunIN.2: ALM-RST) 为沿变化有效。
- ◆ [2]: 抱闸接触部动作的延迟时间请参考电机相关规格，详见“1.1.3 技术规格”“5 抱闸电机的电气规格”。
- ◆ [3]: 未分配 DO 功能 9(FunOUT.9: BK) 时，H02-09 无作用。

5.1.10 伺服停止

根据停机方式不同,可分为自由停机与零速停机;根据停机状态,可分为自由运行状态、DB 状态与位置保持锁定。具体如下：

表 5-4 两种停机方式比较

停机方式	自由停机	零速停机
停机描述	伺服电机不通电, 自由减速到 0, 减速时间受机械惯量、机械摩擦等影响。	伺服驱动器输出反向制动转矩, 电机迅速减速到 0。
停机特点	平滑减速, 机械冲击小, 但减速过程慢。	快速减速, 存在机械冲击, 但减速过程快。

表 5-5 两种停机状态比较

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

伺服停机情况可分为以下几类：

■ 伺服使能 (S-ON)OFF 停机：

设置伺服使能 DI 端子, 使其置为无效。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-05	伺服使能 OFF 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 保持自由运行状态 2- 零速停机, 保持 DB 状态	设置伺服使能设为 OFF 时, 电机停机方式	停机设定	立即生效	0

■ 故障停机：

根据故障类型不同, 伺服停机方式也不同。故障分类请查看“[第 8 章 故障处理](#)”。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-06	故障 NO.2 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 保持自由运行状态 2- 零速停机, 保持 DB 状态 3-DB 停机, 保持 DB 状态 4-DB 停机, 保持自由状态	设置发生第 2 类故障时, 电机停机方式 注意: 在使能抱闸时, 驱动器内部强制为 1, 零速停机, 保持自由运行状态。	停机设定	立即生效	2
H02-08	故障 NO.1 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1-DB 停机, 保持 DB 状态 2-DB 停机, 保持自由状态	设置发生第 1 类故障时, 电机停机方式	停机设定	立即生效	2

■ 超程停机：

★名词解释：

“超程”：是指机械运动超出所设计的安全移动范围。

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

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-07	超程停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 保持位置锁定状态 2- 零速停机, 保持自由运行状态	设置发生超程时, 电机停机方式。	停机设定	立即生效	1

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

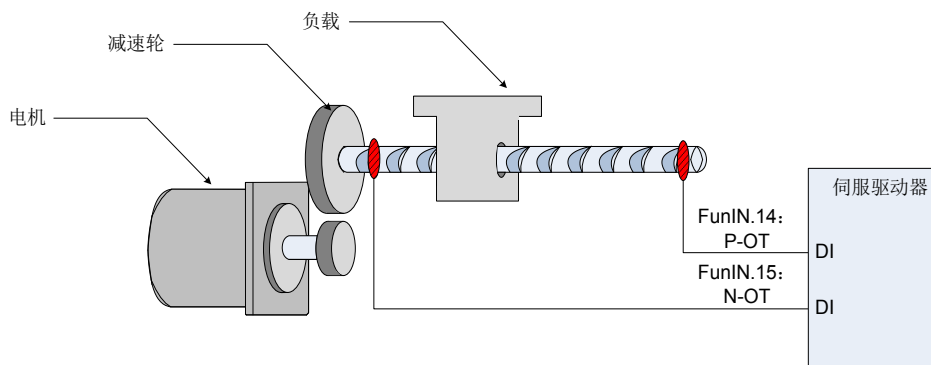


图 5-25 限位开关的安装示意图

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

DI 端子电平是否有效，驱动器将使能或解除超程停机状态。

☆关联功能编码：

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

■ 紧急停机：

伺服有 2 种紧急停机方式：

使用 DI 功能 34：FunIN.34：EmergencyStop，刹车；

使用辅助功能：紧急停机 (H0D-05)。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.34	EmergencyStop	刹车	无效，伺服驱动器保持当前运行状态； 有效，零速停机，保持位置锁定状态，伺服发生警告 Er.900(DI 紧急刹车)。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0D-05	紧急停机	0- 伺服驱动器保持当前运行状态； 1- 使能紧急停机，停机方式由 H02-05 决定。	使能紧急停机功能， 停机方式与伺服使能 OFF 时相同。	停机设定	立即生效	0

5.2 位置控制模式

★名词解释：

“指令单位”：是指来自上位装置输入给伺服驱动器的，可分辨的最小值。

“编码器单位”：是指输入的指令，经电子齿轮比处理后的值。

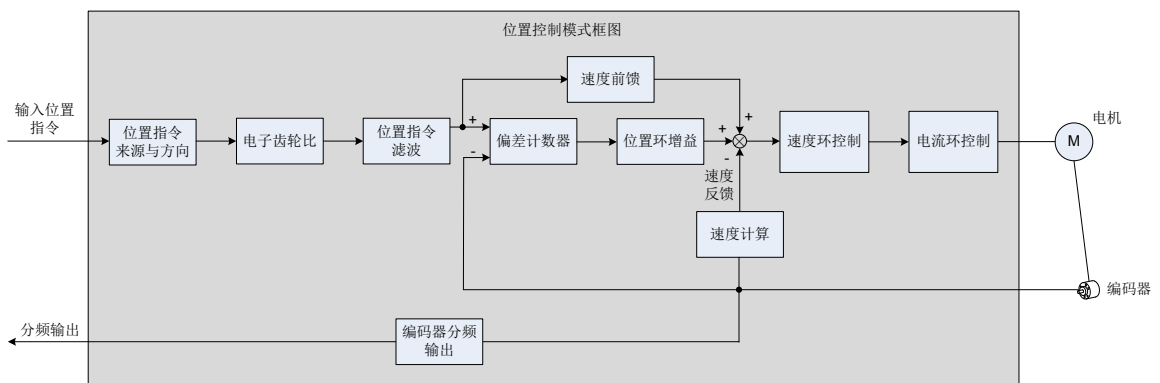


图 5-26 位置控制框图

通过伺服驱动器面板或汇川驱动调试平台将参数 H02-00 的值设定为 1，伺服驱动器将工作于位置控制模式。

请按照机械结构和指标设定伺服驱动器参数。以下说明采用位置控制模式时的基本参数设定。

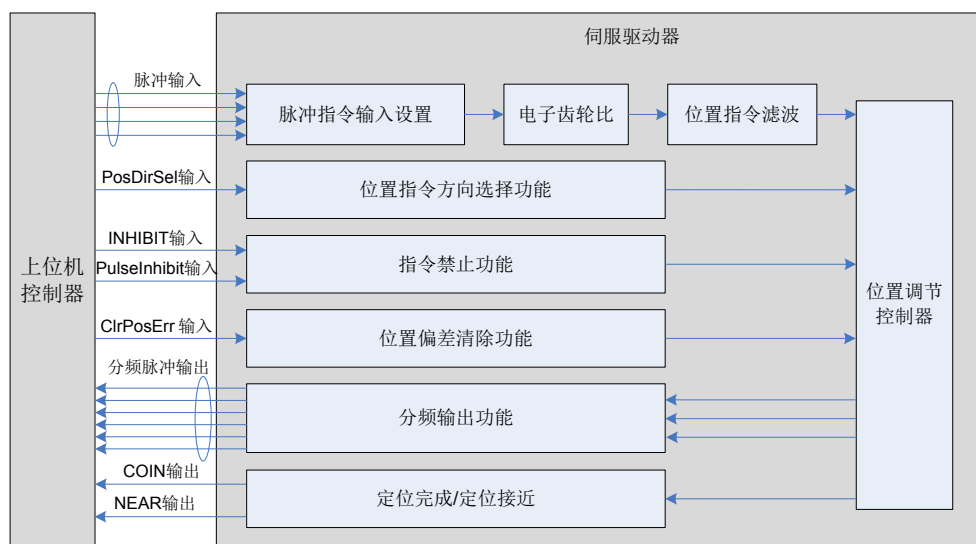


图 5-27 伺服驱动器与上位机信号交互图

5.2.1 位置指令输入设置

位置指令输入设置包括：位置指令来源、位置指令方向、位置指令禁止。

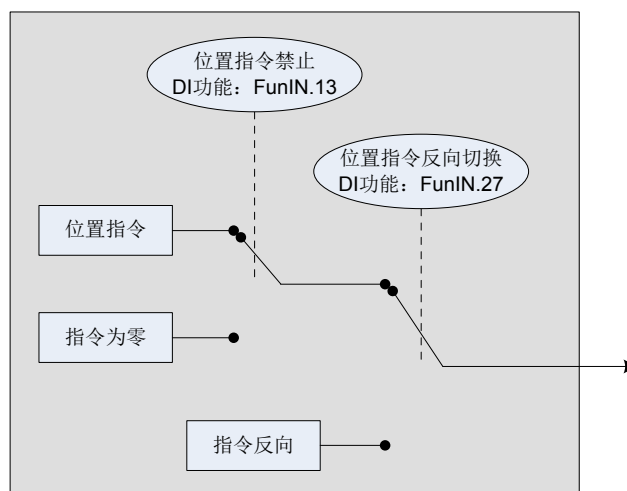


图 5-28 位置指令输入设置框图

1 位置指令来源

位置控制模式时，首先应通过功能码 H05-00 设置位置指令来源。

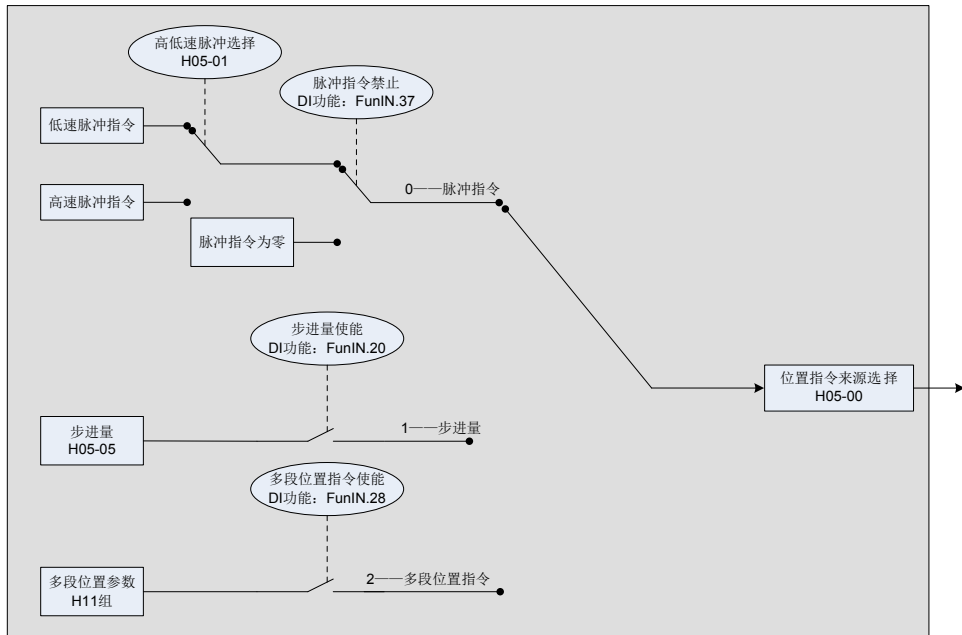


图 5-29 位置指令来源设置

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-00	位置指令来源	0- 脉冲指令 1- 步进量 2- 多段位置指令	设置位置指令来源。其中脉冲指令为外部位置指令，步进量和多段位置指令为内部位置指令。	停机设定	立即生效	0

1) 位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0)

选用脉冲指令时，请按以下操作得到正确的脉冲指令形态。

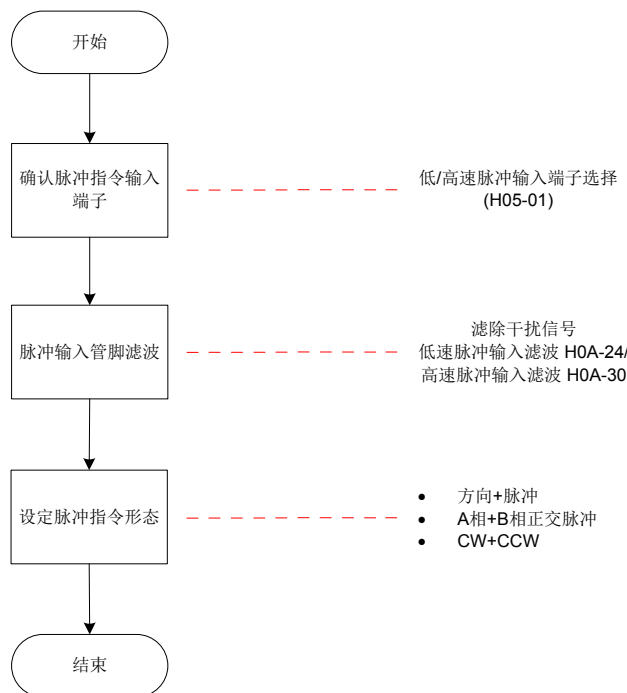
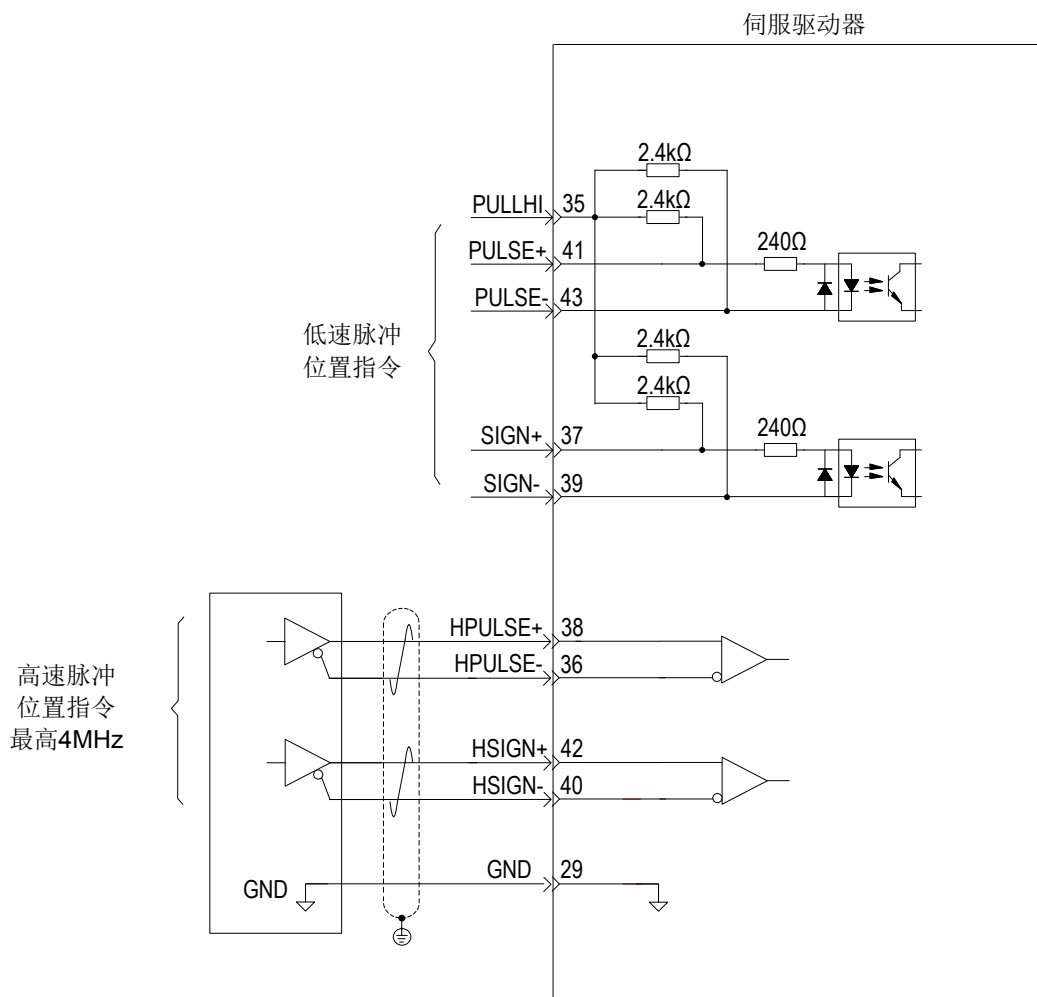


图 5-30 脉冲指令来源设置流程

a) 脉冲指令输入端子

伺服驱动器有 2 组脉冲输入端子：



- 低速脉冲输入端子 (对应 PULSE+, PULSE-, SIGN+, SIGN-), 接受差分输入 (输入脉冲最大频率为 500kpps) 和集电极开路输入 (输入脉冲最大频率为 200kpps)。
- 高速脉冲输入端子 (对应 HPULSE+, HPULSE-, HSIGN+, HSIGN-), 只接受差分输入 (输入脉冲最大频率为 4Mpps)。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-01	脉冲指令输入端子选择	0- 低速脉冲输入端子 1- 高速脉冲输入端子	设置脉冲指令的硬件输入端子。	停机设定	立即生效	0

接口电路的详细说明，请参考“[第3章配线](#)”。

表 5-6 脉冲输入规格

脉冲规格		最高输入频率	电压规格	顺向电流
高速脉冲	差分信号	4M	5V	<25mA
低速脉冲	差分信号	500k	5V	<15mA
	集电极开路信号	200k	24V	<15mA

b) 脉冲输入管脚滤波

低速脉冲或高速脉冲的硬件输入端子需要设置一定的管脚滤波时间对输入脉冲指令进行滤波，防止干扰信号进入伺服驱动器造成电机误动作。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-24	低速脉冲输入管脚滤波时间常数	0~255	25ns	设置对低速脉冲的滤波时间常数。	停机设定	再次通电	30
H0A-30	高速脉冲输入管脚滤波时间常数	0~255	25ns	设置对高速脉冲的滤波时间常数。	停机设定	再次通电	3

若脉冲输入管脚滤波时间常数为 t_f ，输入信号的最小宽度为 t_{min} ，则输入信号与滤波后信号如下图所示。其中，滤波后信号相比于输入信号，将延迟 t_f 。

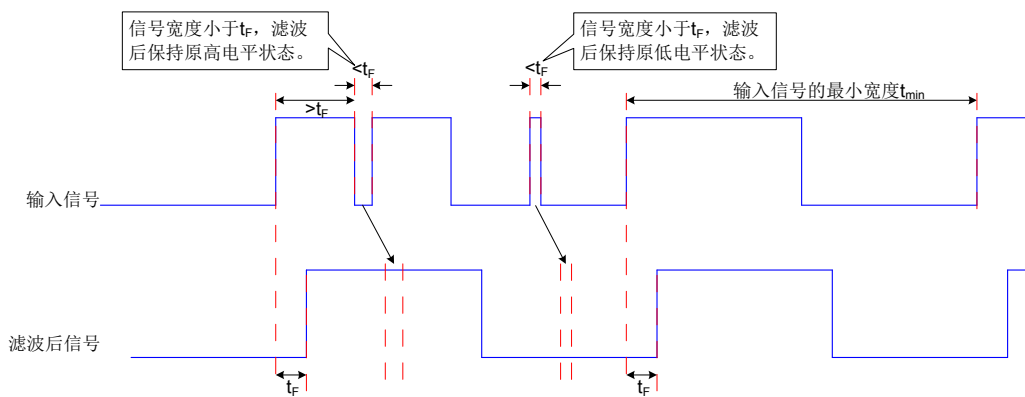


图 5-31 滤波信号波形举例

脉冲输入管脚滤波时间 t_f 需满足： $t_f \leq (20\% \sim 25\%)t_{min}$ 。

已知输入脉冲的最大频率（或最小脉冲宽度），滤波参数推荐值如下表所示。

表 5-7 推荐滤波参数表

输入脉冲端子	相应功能码	输入脉冲最大频率	推荐滤波参数 (单位: 25ns)
低速脉冲输入端子	H0A-24	<167k	30
低速脉冲输入端子	H0A-24	167k~250k	20
低速脉冲输入端子	H0A-24	250k~500k	10
高速脉冲输入端子	H0A-30	500k~1M	5
高速脉冲输入端子	H0A-30	>1M	3

举例：设定值为 30，则实际脉冲输入管脚滤波时间为 $30 \times 25 = 750\text{ns}$ 。

c) 脉冲指令形态

伺服驱动器可输入的脉冲指令有以下 3 种形态：

- 方向 + 脉冲 (正逻辑或者负逻辑)
- A 相 +B 相正交脉冲, 4 倍频
- 正向脉冲 / 负向脉冲 (CW+CCW)

请根据上位机或者其他脉冲输出装置, 设定脉冲形态。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-15	脉冲指令形态	0- 方向 + 脉冲 (正逻辑) 1- 方向 + 脉冲 (负逻辑) 2-A 相 +B 相正交脉冲 4 倍频 3-CW+CCW	选择脉冲指令形态	停机设定	再次通电	0

表 5-8 脉冲形态说明

H02-02 旋转方向选择	H05-15 指令形态设置	脉冲形态	信号	正转脉冲示意图	反转脉冲示意图
0	0	脉冲 + 方向 正逻辑	PULSE SIGN		
	1	脉冲 + 方向 负逻辑	PULSE SIGN		
	2	A 相 +B 相 正交脉冲 4 倍频	PULSE(A 相) SIGN(B 相)		
	3	CW+CCW	PULSE(CW) SIGN(CCW)		
1	0	脉冲 + 方向 正逻辑	PULSE SIGN		
	1	脉冲 + 方向 负逻辑	PULSE SIGN		
	2	A 相 +B 相 正交脉冲 4 倍频	PULSE(A 相) SIGN(B 相)		
	3	CW+CCW	PULSE(CW) SIGN(CCW)		

不同输入端子对应的位置脉冲指令的最大频率、最小时间宽度规格如下表所示：

表 5-9 脉冲指令规格

输入端子		最大频率	最小时间宽度 /us					
			t ₁	t ₂	t ₃	t ₄	t ₅	t ₆
高速脉冲输入端子		4Mpps	0.125	0.125	0.125	0.25	0.125	0.125
低速脉冲输入端子	差分输入	500kpps	1	1	1	2	1	1
	集电极输入	200kpps	2.5	2.5	2.5	5	2.5	2.5

位置脉冲指令的上升、下降时间应小于 0.1us。

d) 脉冲指令频率

最大位置脉冲频率可通过功能码 H0A-09 进行设置。若实际输入脉冲频率大于 H0A-09，将发生警告 Er.B01(位置指令输入异常)。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-09	最大位置脉冲频率	100~4000	kHz	设置外部脉冲指令的最大频率。	停机设定	再次通电	4000

2) 位置指令来源为步进量 (H05-00=1)

⚠ 注意

◆ 当伺服驱动器处于运行状态下 (伺服使能置为 ON), 若步进量指令使能无效, 则电机处于锁定状态; 反之若步进量指令使能有效, 则伺服电机旋转, 当执行 H05-05 指令完成后, 不再触发步进量指令使能时, 电机也将处于锁定状态。

伺服驱动器具有步进量运行功能，它是指驱动器按照内部固定转速运行，直至完成设定位移。其设定流程如下：

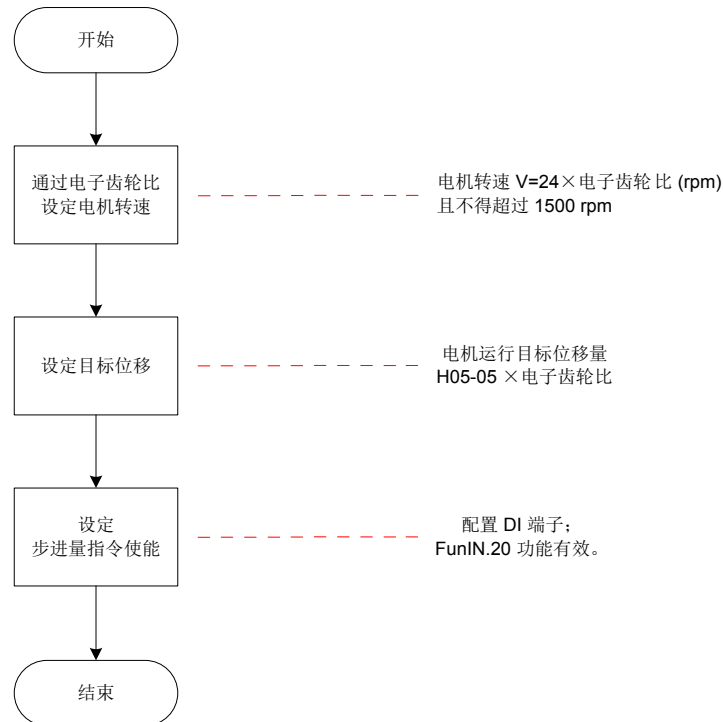


图 5-32 步进量指令来源设置流程

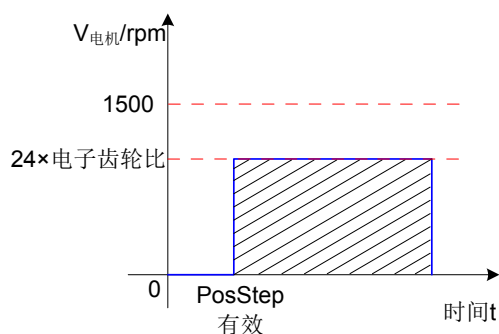


图 5-33 H05-00=1 时, 电机运行曲线

图中, 阴影部分面积等于电机位移: $H05-05 \times \text{电子齿轮比}$ (编码器单位)。

a) 电机转速与电子齿轮比的关系:

位置指令来源为步进量时, 伺服电机转速不可直接设定, 但与电子齿轮比存在如下关系, 同时, 驱动器限定此时电机转速不得超过 1500rpm。

$$V_{\text{电机}} = 24 \times \text{电子齿轮比} (\text{rpm})$$

b) 电机位移:

位置指令来源为步进量时, 位置指令总数 (指令单位) 通过 H05-05 设定, H05-05 数值的正负决定了电机转速的正负。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-05	步进量	-9999~9999	指令单位	H05-00=1 时, 设置位置指令总数。数值正负决定电机转速的正负。	停机设定	立即生效	50

c) 步进量指令使能

选用步进量作为位置指令来源时, 请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 20(FunIN.20: PosStep, 步进量指令使能), 并确定 DI 端子有效逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	功能
FunIN.20	PosStep	步进量指令使能	伺服运行状态下: 有效, H05-05 设置的位置指令输入伺服驱动器, 伺服电机运行; 无效, 伺服电机处于锁定状态。

FunIN.20(步进量指令使能) 为沿变化有效, 步进量位置指令运行完毕, 伺服电机进入锁定状态; 再次触发 FunIN.20 有效, 伺服电机将重复执行 H05-05 设定的位置指令。

3) 位置指令来源为多段位置指令 (H05-00=2)

伺服驱动器具有多段位置运行功能。它是指伺服驱动器内部存储了 16 段位置指令，每段的位移、最大运行速度、加减速时间可分别设置。各段之间的等待时间、衔接方式也可根据实际需要进行选择。其设定流程如下：

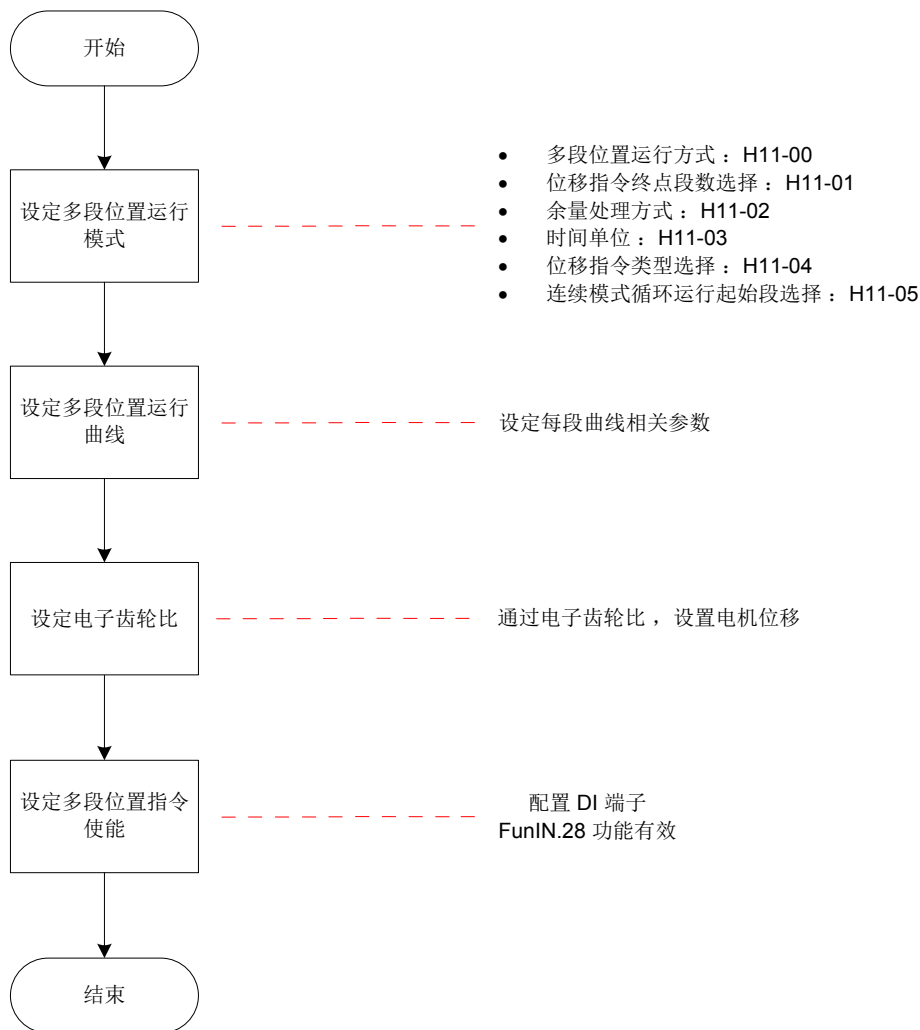


图 5-34 多段位置指令来源设置流程

a) 设定多段位置运行模式

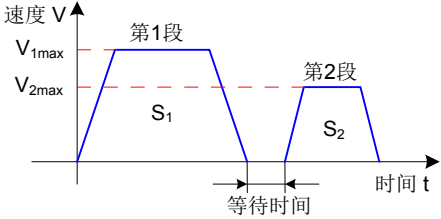
☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H11-00	多段位置运行方式	0- 单次运行结束停机 1- 循环运行 2-DI 切换运行 3- 顺序运行 5- 轴控连续运行	设置段与段之间的衔接方式	停机设定	立即生效	1
H11-01	位置指令终点段数	1~16	设置多段位置指令的总段数	停机设定	立即生效	1
H11-02	余量处理方式	0- 继续运行没走完的段 1- 从第 1 段重新开始运行	设置伺服使能 ON，多段位置运行从被中断到恢复运行时的起始段号 注意： H11-02 只在 H11-00 ≠ 2 时有效。	停机设定	立即生效	1

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H11-03	等待时间单位	0-ms 1-s	设置加减速时间及等待时间单位。 注意： 等待时间只在 H11-00=0 或 1 时有效。	停机设定	立即生效	0
H11-04	位移指令类型选择	0- 相对位置指令 1- 绝对位置指令	设置位移指令类型	运行设定	立即生效	0
H11-05	顺序运行起始段选择	0~16	H11-00=3 时，设置第 1 轮以后多段位置运行的起始段号。 注意： H11-05=0 或 H11-05 > H11-01 表示不循环； H11-05 > 1 表示起始段号为 H11-05 设定值。	停机设定	立即生效	0

■ 单次运行结束停机 (H11-00=0)

表 5-10 单次运行说明

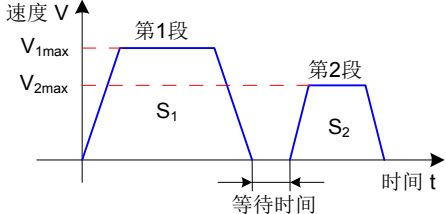
模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 运行 1 轮； ◆ 段号自动递增切换； ◆ 每段之间可设置等待时间； ◆ 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为电平有效。 	 <p> V_{1max}、V_{2max}: 第 1 段、第 2 段最大运行速度； S_1、S_2: 第 1 段、第 2 段位移； </p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 每段运行完成，定位完成信号均有效； ◆ 运行过程中多段位置指令使能 OFF，伺服放弃本段未完成位移并停机，停机完成后定位完成信号有效； ◆ 重新将多段位置指令使能 ON，伺服按 H11-02 设置选择对应段运行； ◆ 某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机，停机完成后，定位完成无效； ◆ 某段运行过程中，位置指令方向切换 DI(FunIN.27: PosDirSel) 逻辑切换对本段运行方向无影响。

★名词解释：

驱动器完整地运行 1 次 H11-01 设定的多段位置指令总段数称为完成 1 轮运行。

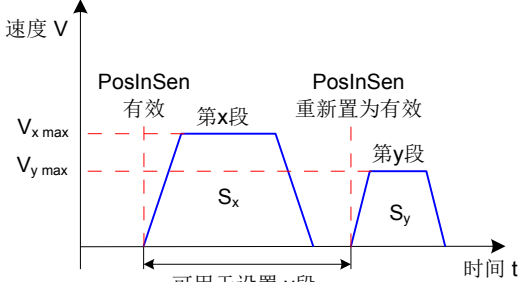
■ 循环运行 (H11-00=1)

表 5-11 循环运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 循环运行，每轮起始段号均为 1； ◆ 段号自动递增切换； ◆ 每段之间可设置等待时间； ◆ FunIN.28(多段位置指令使能)有效，保持循环运行状态。 ◆ 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为电平有效。 	 <p>速度 V</p> <p>第1段</p> <p>第2段</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>S_1</p> <p>S_2</p> <p>等待时间</p> <p>时间 t</p> <p>V_{1max}、V_{2max}：第 1 段、第 2 段最大运行速度；</p> <p>S_1、S_2：第 1 段、第 2 段位移；</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 每段运行完成，定位完成信号均有效； ◆ 运行过程中将多段位置指令使能 OFF，伺服抛弃本段未完成位移并停机，停机完成后定位完成信号有效； ◆ 重新将多段位置指令使能 ON，伺服按 H11-02 设置选择对应段运行； ◆ 某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机，停机完成后，定位完成无效； ◆ 某段运行过程中，位置指令方向切换 DI(FunIN.27: PosDirSel) 逻辑切换对本段运行方向无影响。

■ DI 切换运行 (H11-00=2)

表 5-12 DI 切换运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 运行当前段号时可设置下次运行段号，完成当前段号设置的位置指令后电机停机。多段位置指令使能重新置为 ON 后，运行此时段号指令； ◆ 段号由 DI 端子逻辑决定； ◆ 每段之间无等待时间，间隔时间由上位机指令延时决定； ◆ 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为沿变化有效。 	 <p>速度 V</p> <p>PosInSen 有效</p> <p>第x段</p> <p>PosInSen 重新置为有效</p> <p>第y段</p> <p>V_{xmax}</p> <p>V_{ymax}</p> <p>S_x</p> <p>S_y</p> <p>可用于设置 y 段段号的时间区域</p> <p>时间 t</p> <p>V_{xmax}、V_{ymax}：第 x 段、第 y 段最大运行速度；</p> <p>S_x、S_y：第 x 段、第 y 段位移；</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 每段运行完成，定位完成信号均有效 ◆ 运行过程中将多段位置指令使能 OFF，伺服继续执行本段未完成位移，并输出定位完成信号 ◆ 切换段号必须按照以下顺序： <ol style="list-style-type: none"> ①. 第 x 段位移未定位完成前，段号切换无效； ②. 第 x 段位移运行期间或定位完成后，先将多段位置指令使能 OFF，然后将段号由 x 切换为 y(若 $x=y$，伺服将再次执行第 x 段位移)； ③. 第 x 段位移定位完成后，再将多段位置指令使能置为 ON，伺服驱动器执行第 y 段位移。 ◆ 某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机，停机完成后，定位完成无效； ◆ 某段运行过程中，位置指令方向切换 DI(FunIN.27: PosDirSel) 逻辑切换对本段运行方向无影响。

多段位置运行方式设置为 DI 切换运行时，请将伺服驱动器的 4 个 DI 端子配置为功能 6~9(FunIN.6: CMD1~FunIN.9: CMD4，多段运行指令切换)，并确定 DI 端子有效逻辑。

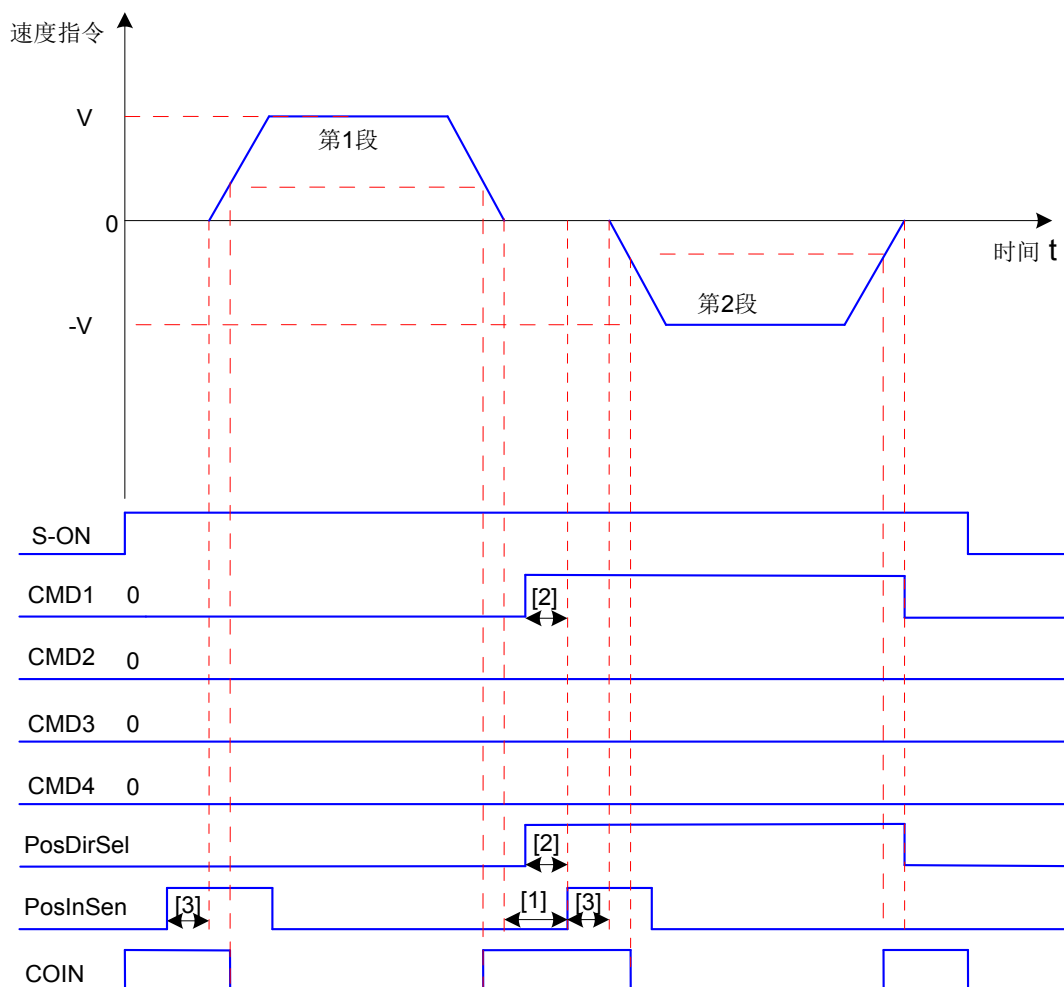
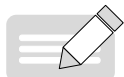


图 5-35 多段位置时序图



NOTE

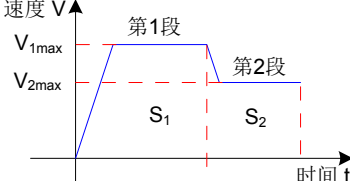
- ◆ [1]: 可用于切换段号的区域: 上一段的位置指令已发送完毕, 下一段的 PosInSen 重新变为有效的区间。
- ◆ [2]: 使用低速 DI 端子时, 至少保持 3ms 有效。
- ◆ [3]: PosInSen 信号为沿变化有效, 使用普通 DI 端子时, 应保证有效信号宽度至少为 3ms, 使用快速 DI 端子时, 应保证有效信号宽度至少为 0.25ms。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	功能																									
FunIN.6	CMD1	多段运行指令切换 1	多段段号为 4 位二进制数, CMD1~CMD4 与段号的对应关系如下表: <table border="1" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th>CMD4</th> <th>CMD3</th> <th>CMD2</th> <th>CMD1</th> <th>段号</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">...</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>16</td> </tr> </tbody> </table> DI 端子逻辑为电平有效, 输入电平有效时 CMD 值为 1, 否则为 0。	CMD4	CMD3	CMD2	CMD1	段号	0	0	0	0	1	0	0	0	1	2	...					1	1	1	1	16
CMD4	CMD3	CMD2		CMD1	段号																							
0	0	0		0	1																							
0	0	0		1	2																							
...																												
1	1	1	1	16																								
FunIN.7	CMD2	多段运行指令切换 2																										
FunIN.8	CMD3	多段运行指令切换 3																										
FunIN.9	CMD4	多段运行指令切换 4																										

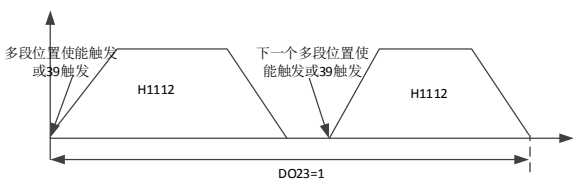
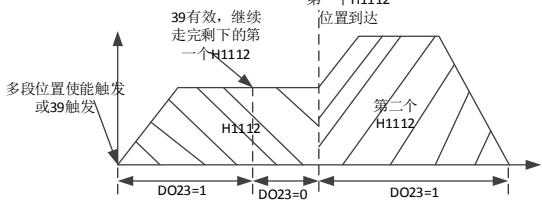

■ 顺序运行 (H11-00=3)

表 5-13 顺序运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 可运行 1 轮即停机; ◆ (H11-05=0 或 H11-05 > H11-01); ◆ 可循环运行, 第 1 轮后的起始段号为 H11-05; ◆ 段号自动递增切换; ◆ 每段之间无等待时间; ◆ 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为电平有效; 	 <p>速度 V</p> <p>第 1 段</p> <p>第 2 段</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>S_1</p> <p>S_2</p> <p>时间 t</p> <p>V_{1max}、V_{2max}: 第 1 段、第 2 段最大运行速度;</p> <p>S_1、S_2: 第 1 段、第 2 段位移;</p> <ul style="list-style-type: none"> ◆ 每段运行完成, 定位完成信号均有效; ◆ 某段运行过程中将多段位置指令使能 OFF, 伺服抛弃该段未完成位移并停机, 停机完成后定位完成信号有效; ◆ 重新将多段位置指令使能 ON, 伺服按 H11-02 设置选择对应段运行; ◆ 某段运行时发生伺服使能 OFF, 电机按照伺服 OFF 停机方式停机, 停机完成后, 定位完成无效; ◆ 某段运行过程中, 位置指令方向切换 DI(FunIN.27: PosDirSel) 逻辑切换对本段运行方向无影响。

■ 轴控连续运行模式 (H11-00=5)

表 5-14 轴控连续运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 运行 1 段; ◆ 包含单次、顺序和中断运行三种模式; ◆ 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为电平有效; 	<p>1) 单次运行</p>  <p>多段位置使能触发或39触发</p> <p>H1112</p> <p>下一个多段位置使能触发或39触发</p> <p>H1112</p> <p>DO23=1</p> <p>触发一次伺服多段位置使能 Fun.in39/38, 伺服走 H1112 的距离后停机。</p> <p>2) 顺序运行</p>  <p>多段位置使能触发或39触发</p> <p>H1112</p> <p>39有效, 继续走完剩下的第一个H1112</p> <p>第一个H1112位置到达</p> <p>H1112</p> <p>第二个H1112</p> <p>DO23=1</p> <p>DO23=0</p> <p>DO23=1</p> <p>触发一次伺服多段位置使能或 Fun.in39/38, 伺服走第一次 H1112 的距离, 在定位完成之前, 重新写入一次 H1112, 并设置 Fun39 有效。伺服接收到新的距离 (或速度) 后, 继续走完第一段 H1112, 走完之后直接顺序运行走第二个 H1112。因此, 伺服会先走完第一个 H1112 的距离后直接过渡到第二个 H1112, 移动的距离为第一个 H1112+ 第二个 H1112。</p> <p>3) 中断运行</p>  <p>多段位置使能触发或39触发</p> <p>H1112</p> <p>38有效, 直接运行下一个H1112</p> <p>位移不确定, 由触发位置决定</p> <p>DO23=1</p> <p>触发一次伺服多段位置使能 Fun.in39/38, 伺服走第一个 H1112 (9000000) 的距离, 在定位完成之前, 重新写入一次 H1112 (1000000), 设置 Fun38 有效, 告知伺服有新的距离 (或速度), 伺服在检测到 Fun38 有效之后马上中断运行, 执行第二个 H1112 的距离。</p>

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.38	MultiBlockTrig	写入中断触发段信号	有效，新写入指令立即生效 无效，新写入指令不生效
FunIN.3	MultiBlockWr	写入中断不触发信号	有效，新写入指令在该段完成后生效 无效，新写入指令不生效
FunOUT.23	WrNextBlockEn	下段输入指令使能	有效，允许输入下一段指令 无效，不允许输入下一段指令

b) 多段位置运行曲线设定

多段位置运行功能可设定 16 段不同的位置指令，每段的位移、最大运行速度、加减速时间及各段之间的等待时间可分别设置。以第 1 段为例：

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H11-12	第 1 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	设置第 1 段位置指令总和	运行设定	立即生效	10000
H11-14	第 1 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	设置第 1 段最大运行速度	运行设定	立即生效	200
H11-15	第 1 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	设置多段位置第 1 段电机由 0rpm 匀变速到 1000rpm 的时间。	运行设定	立即生效	10
H11-16	第 1 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	设置第 1 段定位完成后的等待时间	运行设定	立即生效	10

根据以上设置，电机实际运行曲线如下图所示：

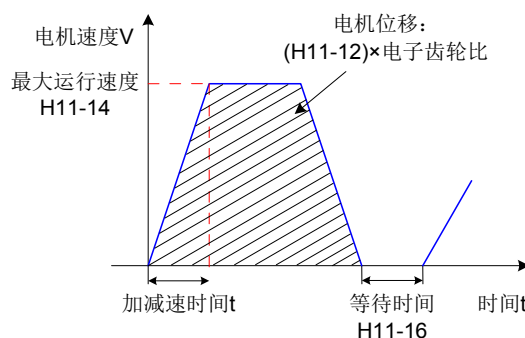


图 5-36 第 1 段电机运行曲线

因此，实际加速到 H11-14(第 1 段位移最大运行速度)的时间 t:

$$t = \frac{(H11-14)}{1000} \times (H11-15)$$

其余 15 段参数的设置请参照“[第 7 章 参数说明](#)”。

c) 多段位置指令使能

选用多段位置指令作为位置指令来源时，请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 28

(FunIN.28: PosInSen, 多段位置指令使能)，并确定 DI 端子有效逻辑。

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.28	PosInSen	多段位置指令使能	有效，伺服电机运行多段位置指令； 无效，伺服电机处于锁定状态； ◆ 注意： H11-00=0、1、3 时，PosInSen 信号对应的 DI 端子逻辑为电平有效； H11-00=2 时，PosInSen 信号对应的 DI 端子逻辑为沿变化有效。

2 位置指令方向设置

通过 DI 端子可切换位置指令的方向，从而改变电机旋转方向。将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 27 (FunIN.27: PosDirSel, 位置指令方向设置)，并确定 DI 端子有效逻辑。

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.27	PosDirSel	位置指令方向设置	无效，实际位置指令方向与设定的位置指令方向相同； 有效，实际位置指令方向与设定的位置指令方向相反；

实际电机旋转方向与旋转方向选择 (H02-02)、位置指令正负、位置指令方向设置 (FunIN.27) 三者有关。

表 5-15 电机旋转方向表

H02-02	位置指令正负	FunIN.27	实际电机旋转方向
0	+	无效	逆时针
0	+	有效	顺时针
0	-	无效	顺时针
0	-	有效	逆时针
1	+	无效	顺时针
1	+	有效	逆时针
1	-	无效	逆时针
1	-	有效	顺时针

3 位置类指令禁止功能

伺服驱动器具有位置指令禁止功能 (FunIN.13: Inhibit) 和脉冲指令禁止功能 (FunIN.37: PulseInhibit)。

1) 位置指令禁止功能

位置指令禁止功能：即强制性地将所有位置指令置零，伺服驱动器不响应任何内、外部位置指令，位置控制模式下，电机处于伺服锁定状态。此时，驱动器可切换至其他控制模式继续运行。

位置指令禁止功能有效时，位置控制模式下，输入位置指令计数器 (H0B-13) 继续对位置指令计数，但此时计数的位置指令，在取消位置指令禁止功能后，驱动器不响应。

使用位置指令禁止功能时，请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 13 (FunIN.13: Inhibit, 位置指令禁止)，并确定 DI 端子有效逻辑。建议使用快速 DI (DI8 或 DI9) 端子。

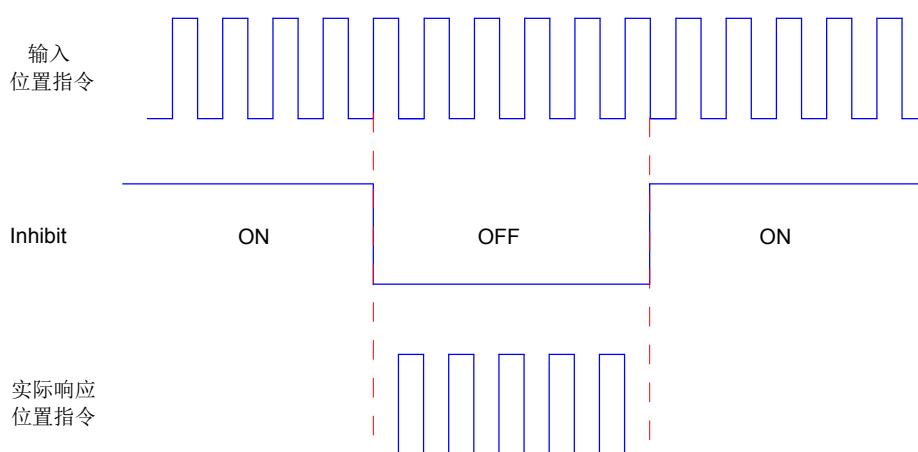


图 5-37 位置指令禁止功能波形举例

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.13	Inhibit	位置指令禁止	无效，位置控制模式时，伺服驱动器可响应位置指令； 有效，位置控制模式时，伺服驱动器不响应任何内、外部位置指令；

2) 脉冲指令禁止功能

脉冲指令禁止功能：即强制性地脉冲指令置零，伺服驱动器不响应脉冲输入端子输入的脉冲指令，位置控制模式下，驱动器可响应其他形式的位置指令。此时，驱动器也可切换至其他控制模式继续运行。

脉冲指令禁止功能有效时，位置控制模式下，若未切换为使用其他形式的位置指令，且脉冲输入端子继续输入脉冲信号，输入位置指令计数器 (H0B-13) 继续对脉冲指令计数，但此时计数的脉冲指令，在取消脉冲指令禁止功能后，驱动器不响应；位置控制模式下，若切换为使用其他形式的位置指令，H0B-13 对其他形式的位置指令继续计数，并执行该位置指令。

使用脉冲指令禁止功能时，请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 37(FunIN.37: PulseInhibit, 脉冲指令禁止)，并确定 DI 端子有效逻辑。建议使用快速 DI(DI8 或 DI9) 端子。

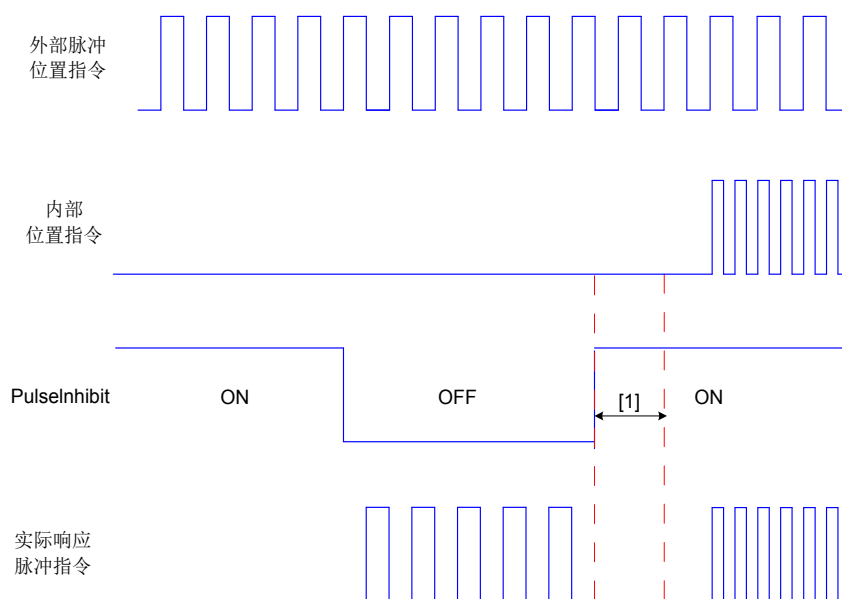
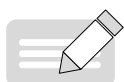


图 5-38 脉冲指令禁止功能波形举例





NOTE

- ◆ [1]: 使用普通 DI 时，从 DI 端子逻辑置为无效到输入其他内部位置指令，请至少间隔 3ms；
- ◆ 使用快速 DI 时，从 DI 端子信号输入到响应，请至少间隔 0.25ms。

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.37	PulseInhibit	脉冲指令禁止	位置控制模式时，位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0) 时： 无效，伺服驱动器可响应脉冲指令； 有效，伺服驱动器不响应脉冲指令；

5.2.2 电子齿轮比

 注意	
	<p>◆ 电子齿轮比设定范围为：</p> $\frac{0.001 \times \text{编码器分辨率}}{10000} < B/A < \frac{4000 \times \text{编码器分辨率}}{10000}$ <p>否则，将发生故障 Er.B03(电子齿轮比设定错误)。</p> <p>◆ 电子齿轮设定错误将导致错误运行，此时，建议在伺服驱动器停止的状态下重新设定。</p>

1 电子齿轮比的概念

位置控制模式下，输入位置指令 (指令单位) 是对负载位移进行设定，而电机位置指令 (编码器单位) 是对电机位移进行设定，为建立电机位置指令与输入位置指令的比例关系，引入电子齿轮比功能。

通过电子齿轮比的分频 (电子齿轮比 <1) 或倍频 (电子齿轮比 >1) 功能，可设定输入位置指令为 1 个指令单位时电机旋转或移动的实际位移，也可在上位机输出脉冲频率或功能码设定范围受限无法达到要求的电机速度时，增大位置指令的频率。

★名词解释：

“指令单位”：是指来自上位装置输入给伺服驱动器的、可分辨的最小值。

“编码器单位”：是指输入的指令经电子齿轮比处理后的值。

2 电子齿轮比的设定步骤

电子齿轮比因机械结构而不同。请按以下步骤进行设定：

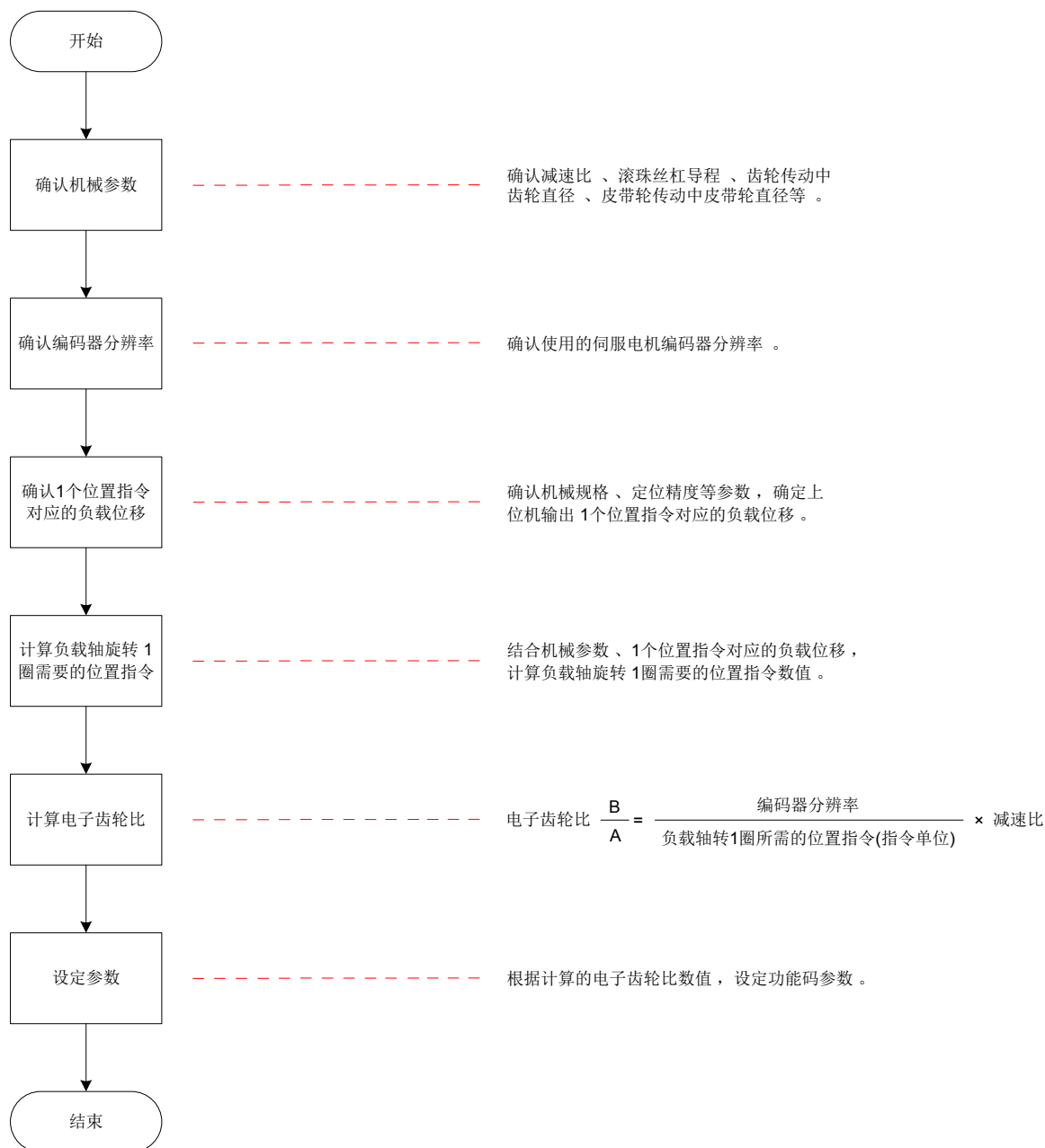


图 5-39 电子齿轮比设定步骤

其中，设定参数操作步骤如下：

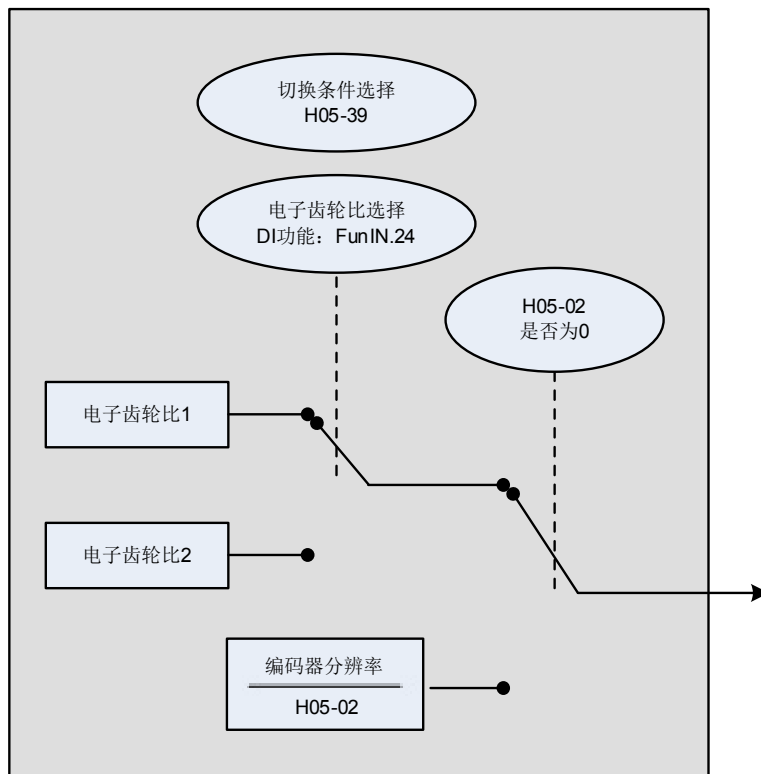
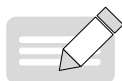


图 5-40 电子齿轮比设定操作流程



NOTE

◆ 当 H05-02 不为 0 时，电子齿轮比 $\frac{B}{A} = \frac{\text{编码器分辨率}}{H05-02}$ ，此时电子齿轮比 1、电子齿轮比 2 无作用。



3 相关功能码

1) 电子齿轮比数值设定

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-02	电机每旋转 1 圈的位置指令数	0~1048576	P/r	设置电机旋转 1 圈的位置指令数	立即生效	再次通电	0
H05-07	电子齿轮比 1(分子)	1~1072741824	-	设置第 1 组电子齿轮比的分子	运行设定	立即生效	8388608
H05-09	电子齿轮比 1(分母)	1~1073741824	-	设置第 1 组电子齿轮比的分母	运行设定	立即生效	10000
H05-11	电子齿轮比 2(分子)	1~1073741824	-	设置第 2 组电子齿轮比的分子	运行设定	立即生效	8388608
H05-13	电子齿轮比 2(分母)	1~1073741824	-	设置第 2 组电子齿轮比的分母	运行设定	立即生效	10000

2) 电子齿轮比切换设定

 注意	
	◆ 电子齿轮比实时更改值变化较大，或者两组电子齿轮比相差较大进行切换时，均将导致电机转速较大波动！此时可采用位置指令一阶低通滤波功能 (H05-04) 使位置指令平滑切换。

H05-02 为 0 时，可使用电子齿轮比切换功能。应根据机械运行情况确定是否需要在齿轮比 1 和齿轮比 2 间切换，并设定电子齿轮比切换条件。任一时刻有且仅有一组电子齿轮比起作用。如果该组电子齿轮比参数实时更改有效，其生效时间也受切换条件限制。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-39	电子齿轮比切换条件	0- 位置指令数为 0 (F05-02=0) ，持续时间 2.5ms 后切换 1- 实时切换	设置电子齿轮比切换条件	停机设定	立即生效	0

同时，请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 24(FunIN.24: GEAR_SEL, 电子齿轮比选择)，并确定 DI 端子有效逻辑。

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.24	GEAR_SEL	电子齿轮比选择	无效，位置控制模式下，选用第 1 组电子齿轮比； 有效，位置控制模式下，选用第 2 组电子齿轮比。

伺服驱动器最终选用的电子齿轮比，应参照下表。

表 5-16 电子齿轮比

H05-02	H05-39	FunIN.24 对应的 DI 端子电平	电子齿轮比
0	0	无效	$\frac{H05-07}{H05-09}$
		有效	$\frac{H05-11}{H05-13}$
	1	无效	$\frac{H05-07}{H05-09}$
		有效	$\frac{H05-11}{H05-13}$
1~1048576		-	-

对于串行编码器，电机分辨率 = $2^n(P/r)$ ，n 为串行编码器位数。

例如汇川 20 位串行编码器，编码器分辨率 = $2^{20}(P/r)=1048576(P/r)$ 。

4 电子齿轮比计算

位置指令 (指令单位)、负载位移与电子齿轮比之间的关系如下图所示:

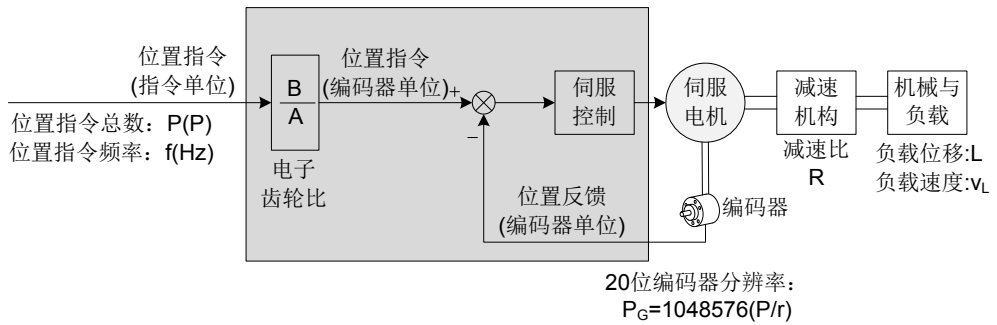


图 5-41 位置指令 (指令单位)、负载位移与电子齿轮比之间的关系

以直线运动负载滚珠丝杠为例: 丝杠导程为 p_B (mm)、编码器分辨率为 P_G 、减速机构减速比为 R 。

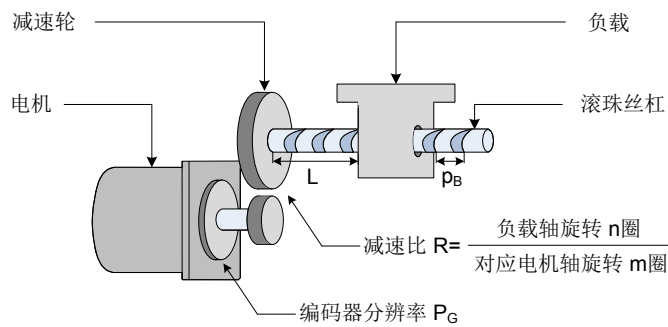


图 5-42 滚珠丝杠图示

1) 已知输入驱动器 1 个脉冲对应负载位移为 ΔL (mm)

机械位移量为 ΔL 时, 对应负载轴转 $\frac{\Delta L}{p_B}$ 圈, 电机轴旋转 $\frac{\Delta L}{p_B} \times \frac{1}{R}$ 圈。则有:

$$1 \times \frac{B}{A} = \frac{\Delta L}{p_B} \times \frac{1}{R} \times P_G$$

所以, 电子齿轮比

$$\frac{B}{A} = \frac{\Delta L}{p_B} \times \frac{1}{R} \times P_G$$

2) 已知负载位移 L (mm) 和位置指令总数 P (P)

机械位移量为 L 时, 对应负载轴转 $\frac{L}{p_B}$ 圈, 电机轴旋转 $\frac{L}{p_B} \times \frac{1}{R}$ 圈。则有:

$$P \times \frac{B}{A} = \frac{L}{p_B} \times \frac{1}{R} \times P_G$$

所以, 电子齿轮比

$$\frac{B}{A} = \frac{L}{p_B} \times \frac{1}{R} \times P_G \times \frac{1}{P}$$

3) 已知负载移动速度 v_L (mm/s) 和位置指令频率 f (Hz)

负载轴转速: $\frac{v_L}{p_B}$ (r/s)

电机速度: $v_M = \frac{v_L}{p_B} \times \frac{1}{R}$ (r/s)

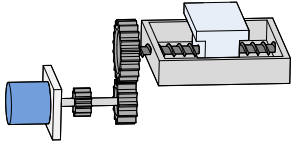
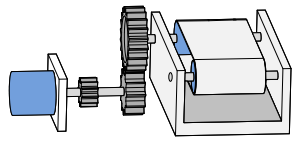
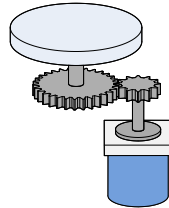
位置指令频率、电子齿轮比与电机速度之间的关系:

$$f \times \frac{B}{A} = v_M \times P_G$$

所以, 电子齿轮比 $\frac{B}{A} = \frac{v_M \times P_G}{f}$

5 电子齿轮比的设定举例

表 5-17 电子齿轮比设定举例

步骤	名称	机械结构		
		滚珠丝杠传动	皮带轮传动	旋转负载
				
1	机械参数	减速比 R: 1/1 丝杠导程: 0.01m	减速比 R: 5/1 皮带轮直径: 0.2m (皮带轮周长: 0.628m)	减速比 R: 10/1 负载轴转 1 圈负载旋转角: 360°
2	编码器分辨率	20bit=1048576P/r	20bit=1048576P/r	20bit=1048576P/r
3	1 个位置指令 (指令单位) 对应的负载位移	0.0001m	0.000005m	0.01°
4	负载轴转 1 圈需 要的位置指令 (指令单位) 数值	$\frac{0.01}{0.0001} = 100$	$\frac{0.628}{0.000005} = 125600$	$\frac{360}{0.01} = 36000$
5	计算	$\frac{B}{A} = \frac{1048576}{100} \times \frac{1}{1}$	$\frac{B}{A} = \frac{1048576}{125600} \times \frac{5}{1}$	$\frac{B}{A} = \frac{1048576}{36000} \times \frac{10}{1}$
6	设定	H05-07=1048576 H05-09=100	H05-07=5242880 H05-09=125600	H05-07=10485760 H05-09=36000

5.2.3 位置指令滤波

位置指令滤波是对经过电子齿轮比分频或倍频后的位置指令(编码器单位)进行滤波。包括一阶低通滤波和平均值滤波。

在以下场合时应考虑加入位置指令滤波:

- 上位机输出的位置指令未进行加减速处理;
- 脉冲指令频率低;
- 电子齿轮比为 10 倍以上时。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-04	一阶低通滤波时间常数	0~6553.5	ms	设置针对位置指令(编码器单位)的一阶低通滤波器的时间常数	停机设定	立即生效	0.0
H05-06	平均值滤波时间常数	0~128.0	ms	设置针对位置指令(编码器单位)的平均值滤波器的时间常数	停机设定	立即生效	0.0



NOTE

◆ 该功能对位移量(位置指令总数)没有影响。

若设定值过大，将导致响应的延迟性增大，应根据实际情况，设定滤波时间常数。

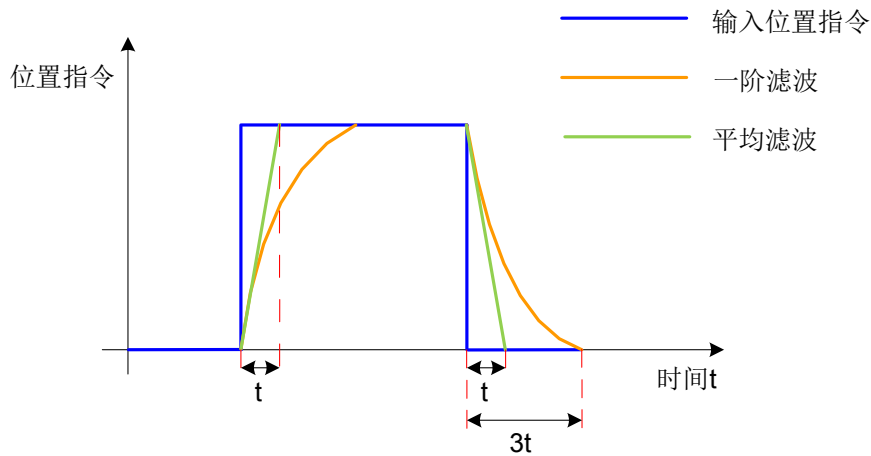


图 5-43 矩形位置指令一阶滤波与平均滤波示意图

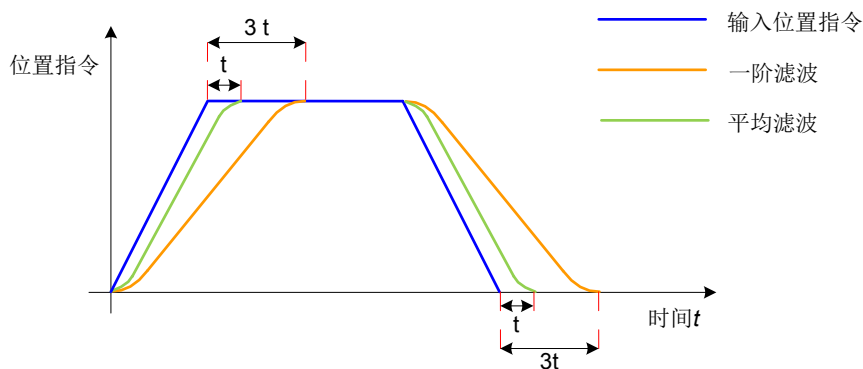


图 5-44 梯形位置指令一阶滤波与平均滤波示意图

5.2.4 位置偏差清除功能

位置偏差 = (位置指令 - 位置反馈) (编码器单位)

位置偏差清除功能是指驱动器在满足一定条件时 (H05-16)，可将位置偏差清零。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-16	清除动作选择	0- 伺服使能 OFF 或发生故障时清除位置偏差 1- 伺服使能 OFF 或发生故障时清除位置偏差脉冲 2- 伺服使能 OFF 或通过 DI 输入的 ClrPosErr 信号清除位置偏差	设置清除位置偏差的条件。	停机设定	立即生效	0

H05-16=2 时，应将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 35(FunIN.35: ClrPosErr, 清除位置偏差)，并确定 DI 端子有效逻辑。建议使用快速 DI(DI8 或 DI9) 端子。

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.35	ClrPosErr	清除位置偏差	有效，清零位置偏差； 无效，不进行清除操作。

设定方法如下：

表 5-18 位置偏差清除设定

设定值	清除条件	清除时间
H05-16=0	伺服 OFF 或伺服状态不为“run”时，清除位置偏差。	
H05-16=1	伺服 OFF 伺服发生故障或警告时，清除位置偏差。	
H05-16=2	伺服 OFF 或清除位置偏差 DI 端子逻辑有效时清除位置偏差。 DI 端子建议设置为沿变化有效。	<p>(上升沿有效)</p>
		<p>(下降沿有效)</p>

5.2.5 分频输出功能

注意

◆ Z 信号分频输出精度要求较高的使用场合，建议使用 Z 信号输出的有效变化沿：

H05-41=0 有效变化沿为下降沿；

H05-41=1 有效变化沿为上升沿。

伺服驱动器的分频输出功能是指将位置指令脉冲或编码器反馈的位置脉冲以 A/B 相正交脉冲的形式输出。

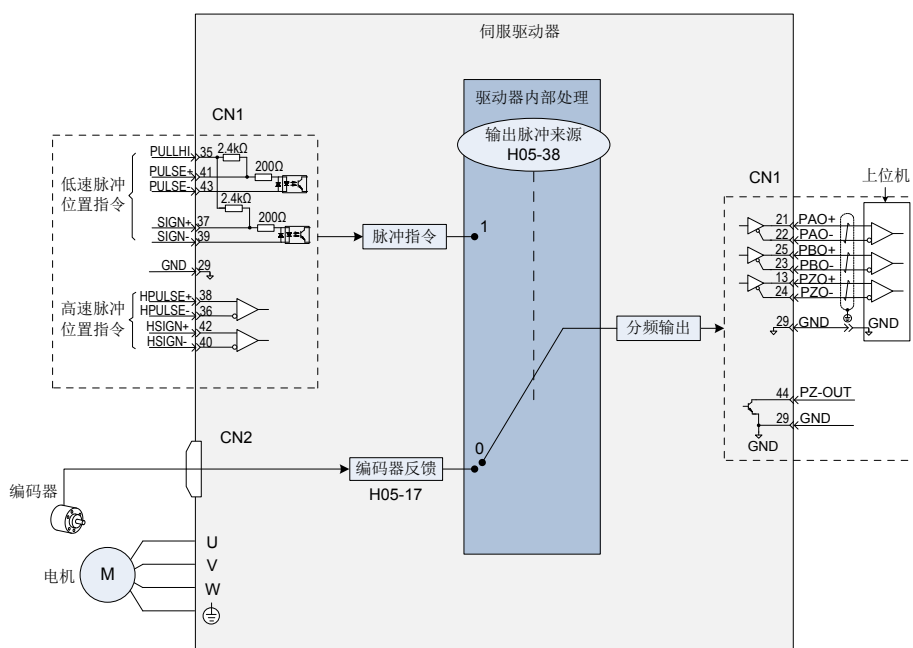


图 5-45 分频输出原理示意图

其中，多轴伺服脉冲同步跟踪时，建议采用脉冲指令同步输出方式，即 H05-38=1；上位机用作闭环反馈时，

建议采用编码器分频输出方式，即 H05-38=0；

伺服驱动器有 1 组分频输出端子：

A 相脉冲：PAO+、PAO-，差分输出，最大输出脉冲频率为 2Mpps

B 相脉冲：PBO+、PBO-，差分输出，最大输出脉冲频率为 2Mpps

Z 相脉冲：PZO+、PZO-，差分输出，最大输出脉冲频率为 2Mpps

PZ-OUT，GND，集电极开路输出，最大输出脉冲频率为 100kpps

使用分频输出功能时，应根据需要对输出脉冲的来源 (H05-38)、相位 (H02-03)、分辨率 (H05-17) 以及 Z 相脉冲极性 (H05-41) 分别进行设置。

输出来源为编码器反馈脉冲 (H05-38=0) 时，电机旋转 1 圈，A/B 相输出脉冲数由 H05-17 和 H05-61(编码器分频脉冲数) 决定；A/B 相脉冲宽度 T 由电机转速决定，Z 相与 A 相同步，且宽度为 T；电机每旋转 1 圈 Z 相信号输出 1 次。

表 5-19 编码器分频输出 (H05-38=0) 脉冲示意图

H02-03 (输出脉冲相位)	H05-41 (Z 脉冲输出极性)	正转，脉冲输出示意图	反转，脉冲输出示意图
0	0	<p>A 相超前 B 相 90°</p>	<p>B 相超前 A 相 90°</p>
	1	<p>A 相超前 B 相 90°</p>	<p>B 相超前 A 相 90°</p>
1	0	<p>B 相超前 A 相 90°</p>	<p>A 相超前 B 相 90°</p>
	1	<p>B 相超前 A 相 90°</p>	<p>A 相超前 B 相 90°</p>

☆关联功能码：

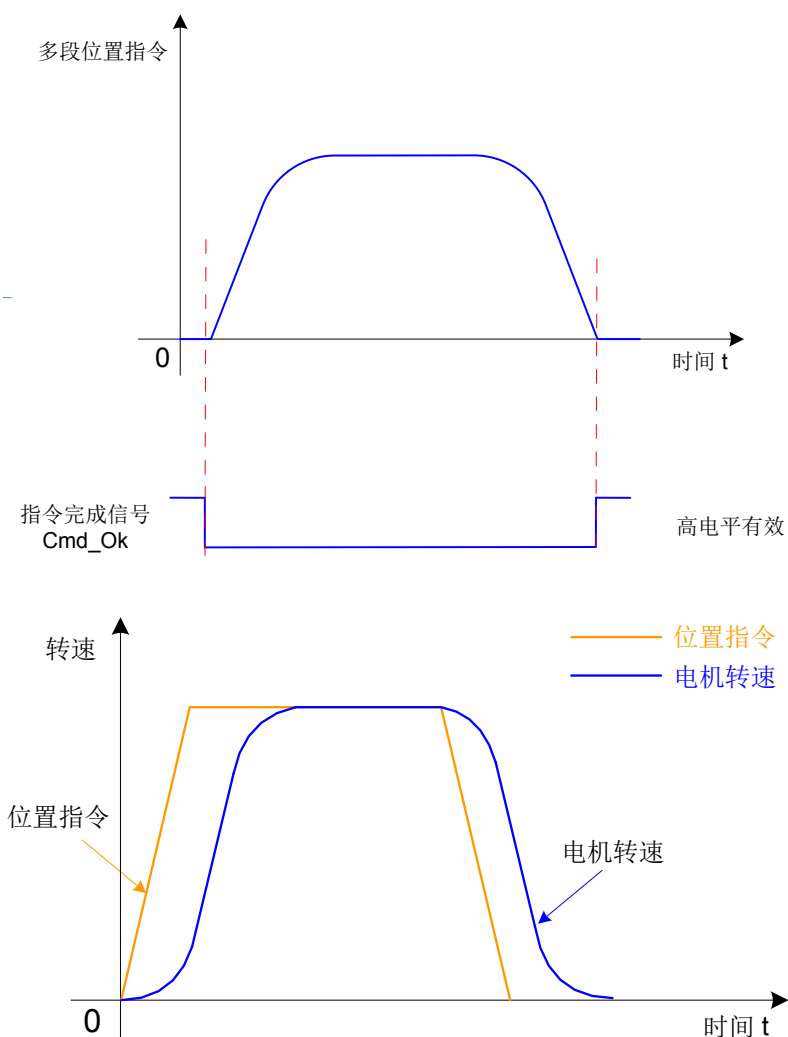
功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-03	输出脉冲相位	0- A 超前 B 1-A 滞后 B	-	设置脉冲输出的 A 相脉冲和 B 相脉冲间的相位关系。	停机设定	再次通电	0
H05-17	编码器分频脉冲数	35~32767	p/r	H05-61<35 时，设置输出脉冲的分辨率，等于电机每旋转 1 圈 PAO/PBO(4 倍频前) 输出脉冲数。	停机设定	再次通电	2500
H05-38	伺服脉冲输出来源选择	0- 编码器分频输出 1- 脉冲指令同步输出 2- 分频或同步输出 禁止	-	选择伺服脉冲输出来源	停机设定	再次通电	0

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-41	Z 脉冲输出极性选择	0- 正极性输出 (Z 脉冲为高电平) 1- 负极性输出 (Z 脉冲为低电平)	-	设置 Z 相脉冲有效时的输出电平	停机设定	再次通电	1
H05-61	编码器分频脉冲数 (32 位)	0~262143	p/r	当设置值 H0561 \geq 35 时, 设置输出脉冲的分辨率, 等于电机每旋转 1 圈 PAO/PBO(4 倍频前) 输出脉冲数。	停机设定	再次通电	0

5.2.6 运动控制完成 / 内部指令完成 / 定位完成 / 接近功能

- 运动控制完成功能是指使用内部位置模式进行控制, 指令发送和定位均完成时。此时, 伺服驱动器可输出运动控制完成信号 (McOK), 上位机接收到信号可确认伺服驱动器内部位置模式控制已经完成。
- 内部指令完成功能是指伺服内部多段位置指令为零时, 可以认为指令发送完成结束。此时, 伺服驱动器可输出内部指令完成信号 (CmdOk), 上位机接收到信号可确认伺服驱动器内部多段位置指令发送完成。
- 定位完成功能是指位置偏差满足用户设定的条件 (H05-20), 可认为位置控制模式下定位结束。此时, 伺服驱动器可输出定位完成 (COIN) 信号, 上位机接收到该信号可确认伺服驱动器定位完成。

其功能原理如下图所示:



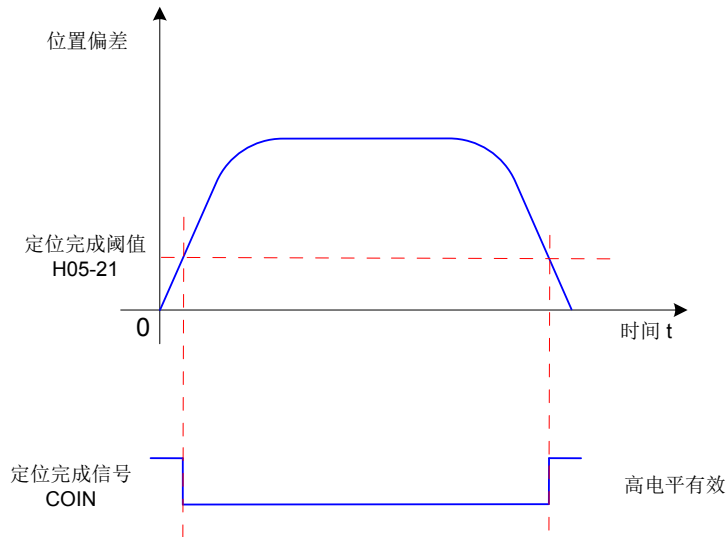


图 5-46 定位完成 / 接近功能说明

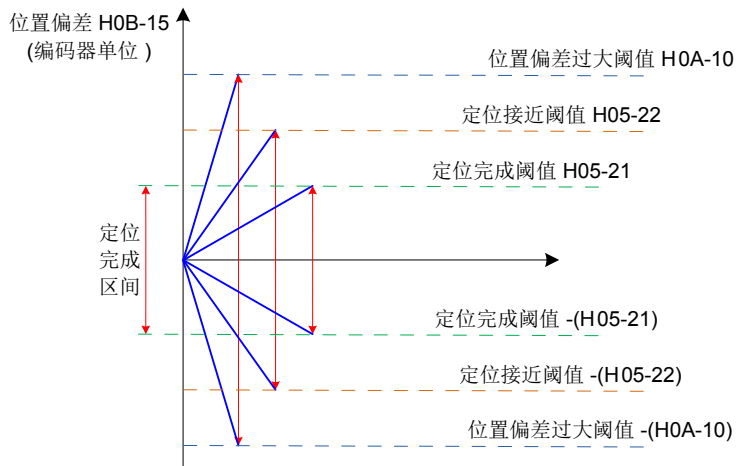
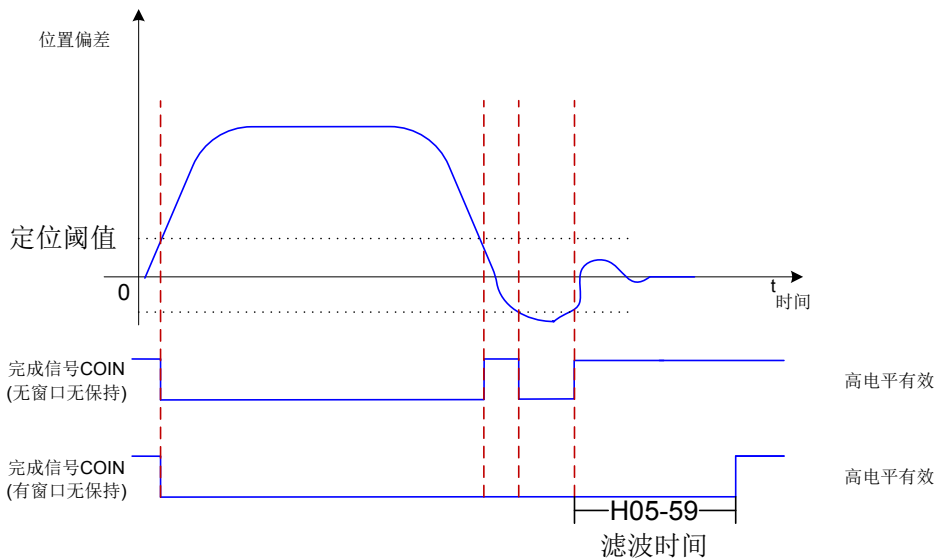


图 5-47 位置偏差相关信号

定位完成，定位接近和位置偏差过大的单位，可以通过伺服驱动器的功能码 H0A-17 进行选择，当位置偏差满足条件 (H05-20) 时，伺服驱动器也可输出定位接近 (NEAR) 信号，通常上位机在确认定位完成前，可先接收到定位接近信号，为定位完成操作做准备。

使用定位完成 / 接近功能前，应对定位完成 / 接近的输出条件、阈值和窗口及保持时间进行设置。定位完成窗口时间和保持时间的原理如下图：



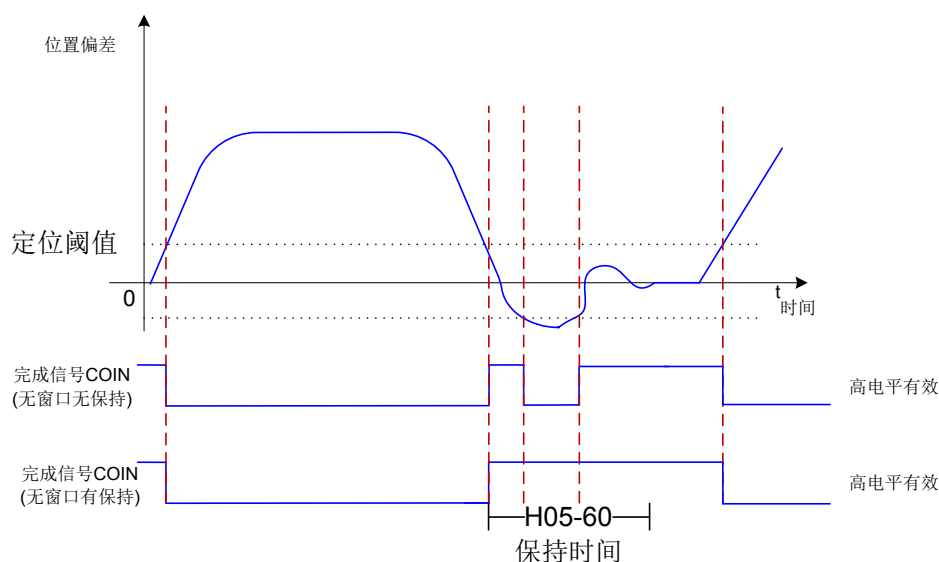



图 5-48 定位完成窗口时间和保持时间的原理图

当定位完成输出选择有保持功能时，其设置值为 0 表示直到下一次收到位置指令前，定位完成信号一直保持有效。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-17	位置设定单位选择	0-1	-	单位选择： 0- 编码器单位 1- 指令单位	停机生效	立即生效	0
H05-20	定位完成 / 接近输出条件	0- 位置偏差绝对值小于定位完成 / 接近阈值时输出 1- 位置偏差绝对值小于定位完成 / 接近阈值、且位置指令滤波后的指令为 0 时输出 2- 位置偏差绝对值小于定位完成 / 接近阈值，且位置指令为 0 时输出 3- 位置偏差绝对值小于 H05-21，至少保持 H05-60 设置的时间有效，且滤波前位置指令为 0 时输出	-	设置定位完成 (COIN)/ 接近 (NEAR) 有效的条件	运行设定	立即生效	0
H05-21	定位完成阈值	1~65535	编码器 / 指令单位	设置定位完成 (COIN) 有效时位置偏差绝对值的阈值	运行设定	立即生效	5872
H05-22	定位接近阈值	1~65535	编码器 / 指令单位	设置定位接近 (NEAR) 有效时位置偏差绝对值的阈值	运行设定	立即生效	65535
H05-59	定位窗口时间	0-30000	ms	定位信号滤波，滤波后输出有效电平	运行设定	立即生效	0
H05-60	定位保持时间	0-30000	ms	定位信号有效至少保持的时间	运行设定	立即生效	0

 注意

	◆ 定位接近阈值 (H05-22) 一般需大于定位完成阈值 (H05-21)。
	◆ 定位完成阈值 (H05-21) 只反映, 定位完成有效时位置偏差绝对值的阈值, 与定位精度无关。
	◆ 速度前馈增益 (H08-19) 设定值过大或低速运行时, 将引起位置偏差绝对值较小, 若 H05-21 设定值过大, 会导致定位完成一直有效, 因此, 为提高定位完成的有效性, 请减小 H05-21 设定值。
	◆ 在定位完成阈值 (H05-21) 小, 位置偏差也较小情况下, 可通过设置 H05-20 变更定位完成 / 接近信号的输出条件。
	◆ 伺服使能 (S-ON) 无效时, 定位完成信号 (COIN) 与定位接近信号 (NEAR) 输出无效。


使用运动控制完成、内部指令完成、定位完成和定位接近功能时, 应将伺服驱动器的 4 个 DO 端子分别配置为 DO 功能 24 (FunOUT.24: McOk, 运动控制完成), DO 功能 22 (FunOUT.22: CmdOk, 内部指令完成), DO 功能 5 (FunOUT.5: COIN, 定位完成) 和 DO 功能 6 (FunOUT.6: NEAR, 定位接近), 并确定对应 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编号:

编码	名称	功能名	功能
FunOut.5	COIN	定位完成	有效, 位置控制模式下, 位置偏差绝对值满足 H05-21 设定条件, 表明伺服定位完成。 无效, 位置控制模式下, 伺服正处于定位完成过程中。
FunOut.6	NEAR	定位接近	有效, 位置控制模式下, 位置偏差绝对值满足 H05-22 设定条件, 表明伺服定位接近。 无效, 位置控制模式下, 伺服正处于定位接近过程中。
FunOut.22	CmdOk	内部指令完成	有效, 位置控制模式下, 多段位置或者中断定长指令发送完成 无效, 位置控制模式下, 多段位置或者中断定长指令正在发送中
FunOut.24	McOk	运动控制完成	有效, 位置控制模式下, 多段位置或者中断定长指令发送完成且定位完成 无效, 位置控制模式下, 多段位置或者中断定长指令未发送完成或者定位未完成

5.2.7 中断定长功能

 注意

	◆ 原点复归功能正在进行时, 中断定长触发信号无效;
---	----------------------------

1 功能介绍

中断定长功能是指位置控制模式下, 中断伺服当前运行状态, 执行预先设置的定长指令。即位置控制模式下, 伺服使能为 ON 时, 触发中断定长功能后, 伺服电机将按照触发前的电机旋转方向, 运行中断定长功能设置的位置指令。

中断定长运行期间, 驱动器屏蔽其他任何内、外部位置指令 (包括再次触发的中断定长位置指令), 输入位置指令计数器 H0B-13 仅对中断定长位置指令进行计数; 中断定长运行完成后, 根据用户设置 (H05-29), 驱动器将保持位置指令屏蔽状态, 或恢复响应位置指令, 但中断定长运行过程中输入的位置指令将被抛弃。

中断定长完成后, 伺服驱动器同时输出中断定长完成信号 (FunOUT.15: XintCoin) 与定位完成信号 (FunOUT.5: COIN, 定位完成), 上位机接收到中断定长完成信号可确认中断定长完成。其中, 中断定长完成信号的输出与伺服使能 (S-ON)、DI9 端子逻辑是否有效均无关。

中断定长功能有效条件:

- 触发中断定长之前, 电机当前速度大于或等于 10rpm, 或者 H05-26 不为 0;
- 中断定长位移 H05-24 不为零;
- DI 功能 FunIN.33 (中断定长禁止) 未使用或对应端口逻辑无效。



◆ 使用中断定时，均值滤波功能无效。

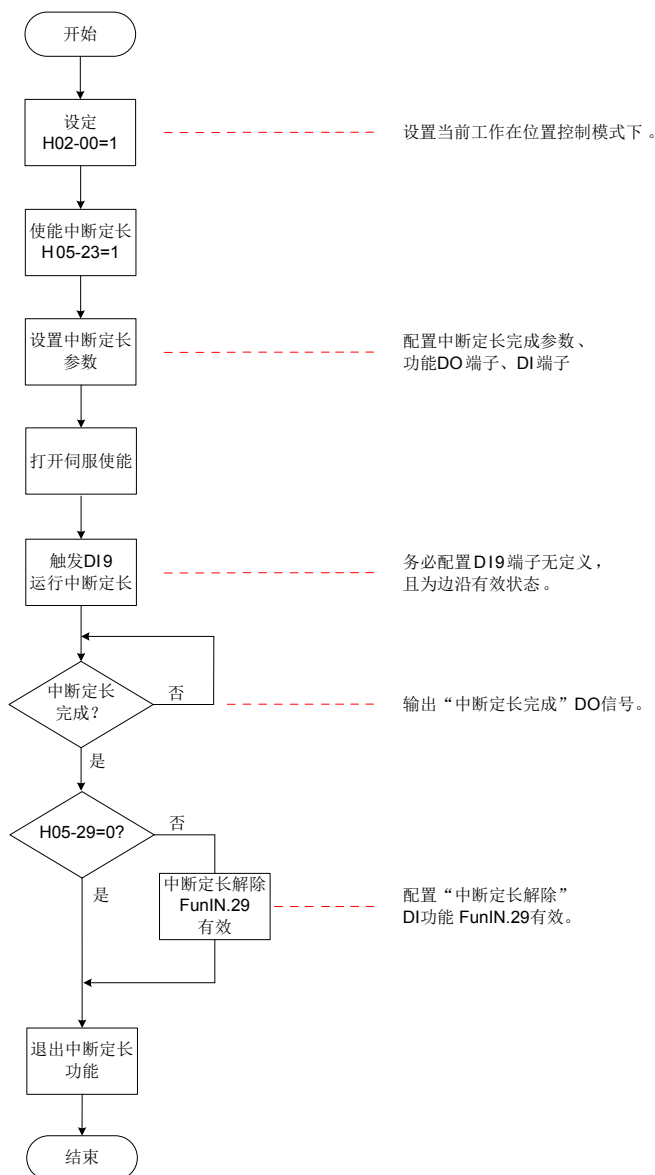


图 5-49 中断定时功能信号流程图

2 参数设置


☆ 关联功能码：


功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-23	中断定时使能	0- 禁止 1- 使用	-	设置是否使能中断定时功能	停机设定	再次通电	0
H05-24	中断定时位移	0~1073741824	指令单位	设置中断定时位移	运行设定	立即生效	10000
H05-26	中断定时恒速运行速度	0~6000	rpm	设置中断定时运行时电机最大速度，与电子齿轮比无关。	运行设定	立即生效	200
H05-27	中断定时加减速时间	0~1000	ms	设置电机速度由 0 匀变速到 1000rpm 的时间	运行设定	立即生效	10

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-29	定长锁定解除信号 使能	0- 不使能 1- 使能	-	设置中断定长运行完毕后，响应其他位置指令的条件，H05-29=1 时必须使用 DI 功能 FunIN.29(中断定长状态解除信号) 来解除锁定状态	运行设定	立即生效	1

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.29	XintFree	中断定长状态解除	有效，解除中断定长锁定状态，伺服可响应其他位置指令； 无效，保持中断定长锁定状态，伺服不响应其他位置指令。
FunIN.33	XintInHibit	中断定长禁止	有效，禁止中断定长功能； 无效，允许中断定长功能。
FunOut.15	XintCoin	中断定长完成信号	有效，位置控制时，中断定长位移运行完成。 无效，位置控制时，中断定长位移未运行完成。

 **注意**



◆ 原使用中断定长功能时，驱动器强制使用快速 DI 端子 DI9 作为中断定长功能触发端子，其他 DI 端子均无效，此时 DI9 端子对应的功能 (H03-18) 禁止分配为其他 DI 功能，且端子逻辑 (H03-19) 应设置为沿变化有效，否则驱动器将其逻辑强制转换为沿变化有效。

表 5-20 中断定长功能时，DI9 有效逻辑

H03-19	DI9 有效逻辑	对应波形
0 / 3	下降沿	
1 / 2	上升沿	
4	上升沿和下降沿	

中断定长恒速运行速度：

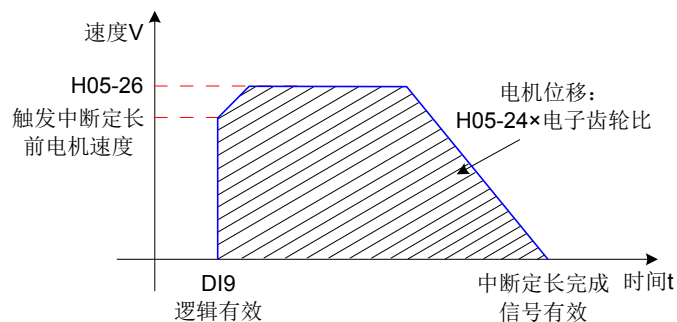




图 5-50 中断定长功能电机运行曲线

表 5-21 中断定长电机转速说明

H05-26	触发中断定长前电机速度	中断定长功能	中断定长恒速运行速度
0	<10	无效	-
	≥ 10	有效	触发中断定长前电机速度
1~6000	-	有效	H05-26

5.2.8 原点复归功能

 注 意	
	◆ 中断定长功能或多段位置功能正在运行时，原点复归触发信号被屏蔽。

1 功能介绍

原点：即机械原点，可表示原点开关或电机 Z 信号位置，由功能码 H05-31 选择设定。

零点：即定位目标点，可表示为原点 + 偏移量 (H05-36 设定)。当 H05-36 设为 0 时，零点与原点重合。

原点复归功能是指位置控制模式下，伺服使能为 ON 时，触发原点复归功能后，伺服电机将主动查找零点，完成定位的功能。

原点复归运行期间，其他位置指令 (包括再次触发的原点复归使能信号) 均被屏蔽；原点复归运行完成后，伺服驱动器可响应其他位置指令。

原点复归功能包括原点回零和电气回零两种模式。

原点回零：伺服驱动器在接收到原点复归触发信号后，根据预先设置的机械原点，主动定位电机轴与机械原点的相对位置，首先查找原点，然后在原点基础上移动偏置量到达零点位置。原点回零，通常应用于首次寻找零点场合。

电气回零：经原点回零操作已确定零点绝对位置后，以当前位置为起始点，移动一段相对位移。

原点复归完成后 (包括原点回零和电气回零)，电机当前绝对位置 (H0B-07) 均与机械原点偏移量 (H05-36) 一致。

原点复归完成后，伺服驱动器输出原点回零完成信号 (FunOUT.16: HomeAttain) 或者电气回零完成信号 (FunOUT.17: ElecHomeAttain)，上位机接收到该信号可确认原点复归完成。原点回零与电气回零完成信号与伺服模式与伺服运行状态无关。

表 5-22 原点回零与电气回零的比较


复归类别	回零模式 (H05-30)	回零方向、减速点、原点	触发信号	电机总位移
原点回零	0	-	-	-
	1	H05-31 决定	HomingStart 信号	由机械原点坐标、偏移位移决定
	3		伺服使能	
	4		伺服使能	
	6	-	-	-
	8	-	-	-
电气回零	2	回零方向与电机位移符号一致	HomingStart 信号	(H05-36-H0B-07) × 电子齿轮比
	5	不需减速点和原点信号	伺服使能	



NOTE

◆ 使用原点复归功能时，均值滤波与低通滤波功能无效。

2 原点回零

注意	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 使用原点复归功能，需提前设置机械限位开关，如果使用触停回零方式并且使用机械偏移量，请将偏移量设置在行程范围内，以保证原点复归过程中不会高速撞坏机械！ ◆ 原点复归过程中遇到限位开关后，伺服驱动器发生 Er.950(正向超程警告)或 Er.952(反向超程警告)，若 H05-40=0 或 1，伺服电机停机，停机方式由 H02-07 决定！

以下列情况为例，说明原点回零：

- 正向回零，减速点、原点为原点开关 (H05-31=0)
- 正向回零，减速点、原点为电机 Z 信号 (H05-31=2)
- 正向回零，减速点为原点开关、原点为电机 Z 信号 (H05-31=4)
- 正向回零，减速点、原点为正向超程开关 (H05-31=6)
- 正向回零，减速点为正向超程开关，原点为电机 Z 信号 (H05-31=8)
- 正向回零，减速点、原点为机械极限位置 (H05-31=10)
- 正向回零，减速点为机械极限位置，原点为电机 Z 信号 (H05-31=12)

其余回零方式，仅初始回零方式与上述相反。

1) 原点回零：正向回零，减速点、原点为原点开关 (H05-31=0)

a) 电机开始运动时原点开关 (减速点) 信号无效 (0- 无效, 1- 有效)，全过程未触发正向超程开关

伺服电机首先以 H05-32 设定值高速正向搜索减速点信号，直至遇到减速点信号的上升沿，按照 H05-34 设定逐渐减速至 $-(H05-33)$ 后，伺服电机以 $-(H05-33)$ 设定的低速反向搜索减速点信号下降沿，遇到减速点信号下降沿则反向，并以 H05-33 继续低速搜索原点信号上升沿，正向加速或正向匀速运行过程中，遇到原点信号上升沿立即停机。

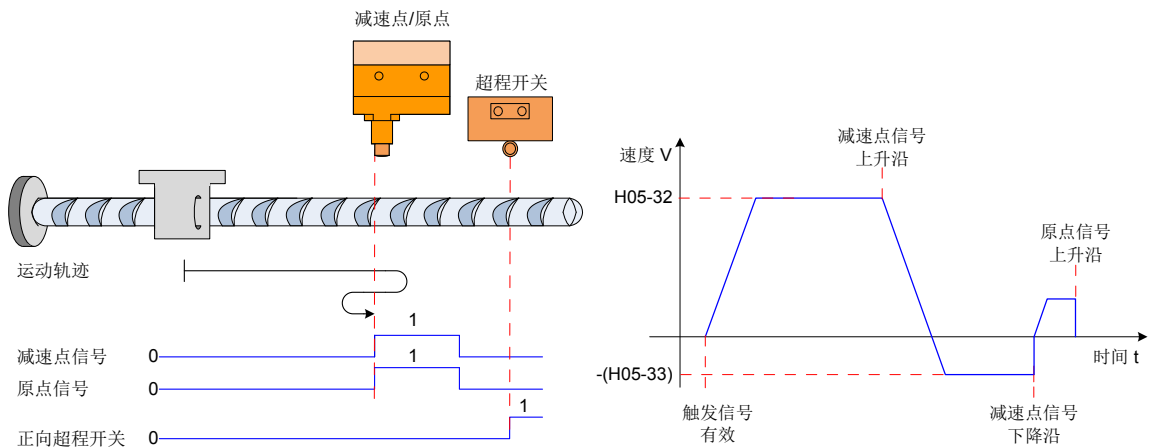


图 5-51 模式 0 原点回零电机运行曲线 a) 与转速说明

b) 电机开始运动时原点开关 (减速点) 信号有效, 全过程未触发正向超程开关

伺服电机直接以 $-(H05-33)$ 设定值低速反向搜索减速点信号下降沿, 遇到减速点信号下降沿则反向 (即正向), 并以 $H05-33$ 继续低速搜索原点信号上升沿, 正向加速或正向匀速运行过程中, 遇到原点信号上升沿立即停机。

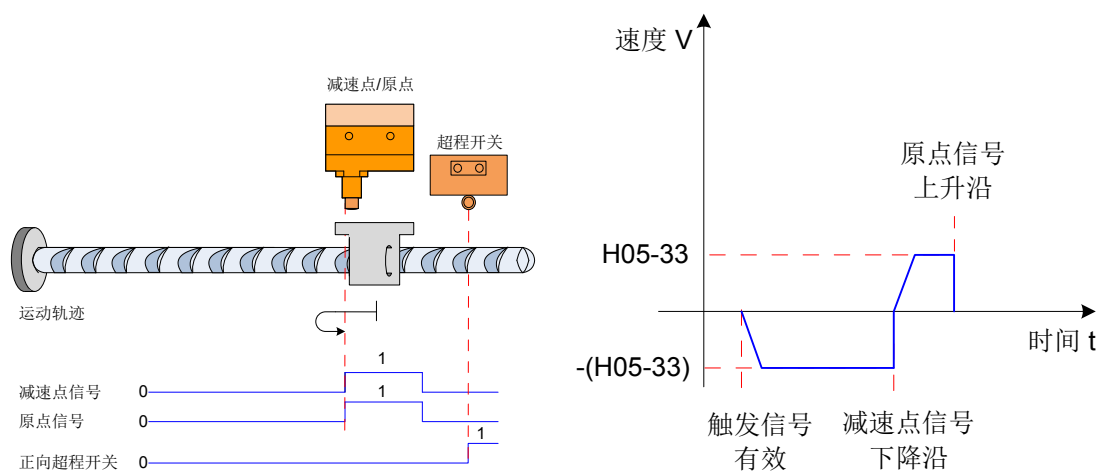


图 5-52 模式 0 原点回零电机运行曲线 b) 与转速说明

c) 电机开始运动时原点开关 (减速点) 信号无效, 过程中触发正向超程开关有效

伺服电机首先以 $H05-32$ 设定值高速正向搜索减速点信号, 遇到正向超程开关后, 驱动器根据 $H05-40$ 设置, 决定立刻反向回零 ($H05-40=2$ 或 3), 或停机并等待上位机再次给出原点回零触发信号 ($H05-40=0$ 或 1), 满足条件后, 驱动器以 $-(H05-32)$ 反向高速搜索减速点信号下降沿, 遇到减速点信号下降沿后, 按照 $H05-34$ 设定值减速反向 (即回复正向), 伺服电机以 $H05-33$ 正向低速搜索原点信号上升沿, 正向加速或正向匀速运行过程中, 遇到原点信号上升沿立即停机。

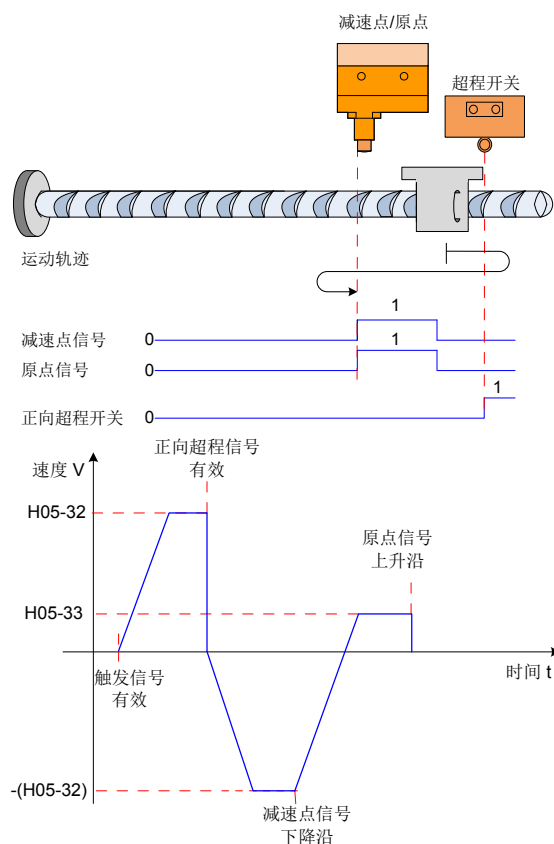


图 5-53 模式 0 原点回零电机运行曲线 3) 与转速说明

2) 原点回零：正向回零，减速点、原点为电机 Z 信号 (H05-31=2)

注意	
	<p>◆ 以 Z 信号为减速点和原点的原点回零方式 (H05-31=2 或 3) 中，回零后，电机实际停止位置可能不在 Z 信号同一侧的上升沿，停止位置存在 ± 1 个脉冲 (编码器单位) 的偏差。</p>

a) 电机开始运动时 Z 信号无效 (0- 无效, 1- 有效), 全过程未触发正向超程开关

伺服电机首先以 H05-32 设定值高速正向搜索 Z 信号，遇到 Z 信号的上升沿后，按照 H05-34 设定值减速反向，加速至 $-(H05-33)$ ，反向加速或反向匀速运行过程中，遇到电机 Z 信号另一侧上升沿立即停机。

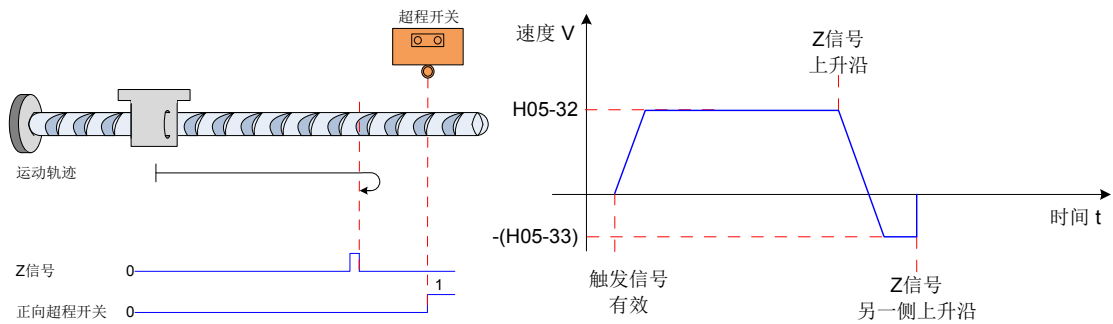


图 5-54 模式 2 原点回零电机运行曲线 a) 与转速说明

b) 电机开始运动时 Z 信号有效，全过程未触发正向超程开关

伺服电机直接以 H05-33 设定值高速正向搜索 Z 信号下降沿，遇到 Z 信号下降沿则反向，并以 $-(H05-33)$ 继续低速搜索 Z 信号上升沿，反向加速或反向匀速运行过程中，遇到 Z 信号上升沿立即停机。

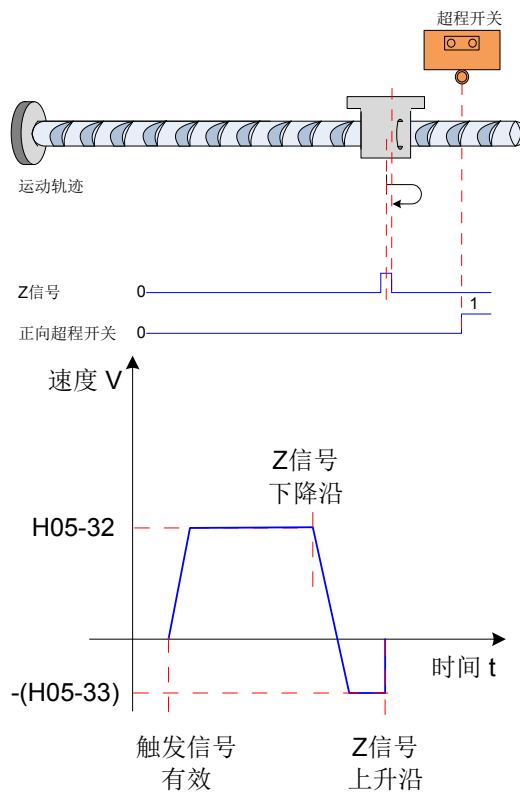


图 5-55 模式 2 原点回零电机运行曲线 b) 与转速说明

c) 电机开始运动时 Z 信号无效，过程中触发正向超程开关有效

伺服电机首先以 H05-32 设定值高速正向搜索 Z 信号，遇到正向超程开关后，驱动器根据 H05-40 设置，决定立刻反向回零 (H05-40=2 或 3)，或停机并等待上位机再次给出原点回零触发信号 (H05-40=0 或 1)，满足条件后，驱动器以 $-(H05-32)$ 反向高速搜索 Z 信号，直至遇到 Z 信号上升沿，按照 H05-34 设定值逐渐减速反向 (即恢复正向)，伺服电机以 H05-33 正向低速搜索 Z 信号另一侧上升沿，正向加速或正向匀速运行过程中，遇到 Z 信号另一侧上升沿立即停机。

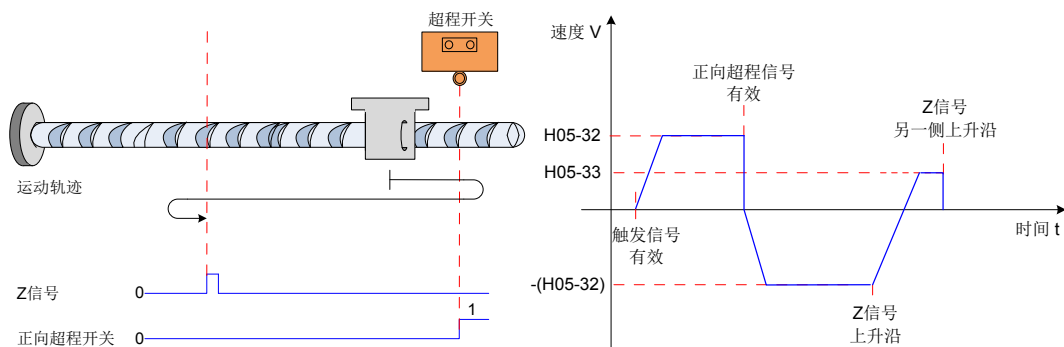


图 5-56 模式 2 原点回零电机运行曲线 c) 与转速说明

3) 原点回零：正向回零，减速点为原点开关，原点为电机 Z 信号 (H05-31=4)

a) 电机开始运动时原点开关信号无效 (0- 无效, 1- 有效)，全过程未触发正向超程开关

伺服电机首先以 H05-32 设定值正向高速搜索原点开关信号，遇到原点开关信号的上升沿后，按照 H05-34 设定逐渐减速反向，伺服电机以 $-(H05-33)$ 设定的低速反向搜索原点开关信号下降沿，遇到原点开关信号下降沿减速反向 (即恢复正向)，并以 H05-33 正向低速搜索原点开关信号上升沿，遇到原点开关信号上升沿后，继续运行，之后第一次遇到电机 Z 信号立即停机。

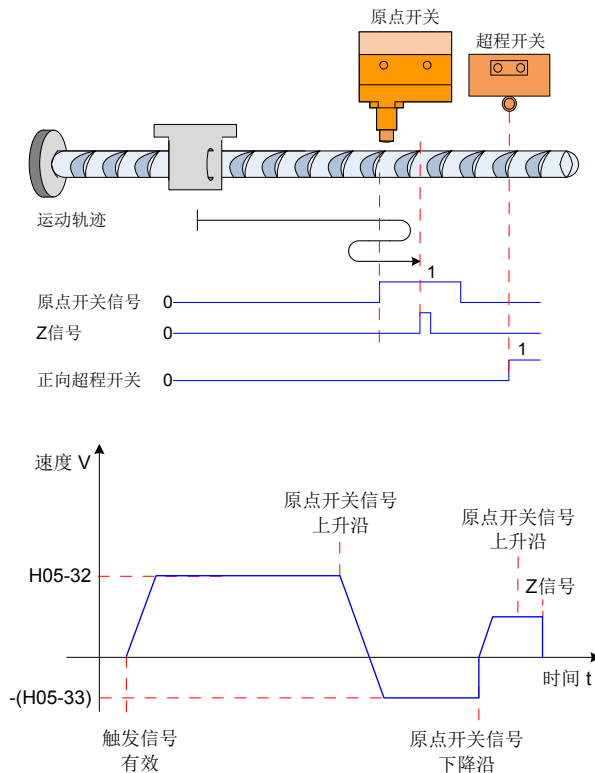


图 5-57 模式 4 原点回零电机运行曲线 a) 与转速说明

b) 电机开始运动时原点开关信号有效，全过程未触发正向超程开关

伺服电机直接以 $-(H05-33)$ 设定值反向低速搜索原点开关信号下降沿，遇到原点开关信号下降沿后，减速反向（即正向），以 $H05-33$ 低速正向搜索原点开关信号上升沿，遇到原点开关信号上升沿后，继续以 $H05-33$ 正向低速运行，之后第一次遇到 Z 信号上升沿立即停机。

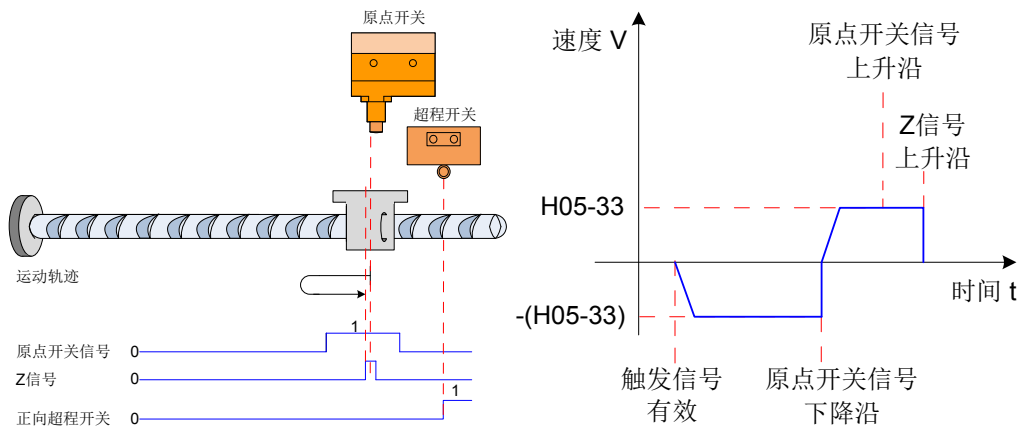


图 5-58 模式 4 原点回零电机运行曲线 b) 与转速说明

c) 电机开始运动时原点开关信号无效，过程中触发正向超程开关有效

伺服电机首先以 $H05-32$ 设定值高速正向搜索原点开关，遇到正向超程开关后，驱动器根据 $H05-40$ 设置，决定立刻反向回零 ($H05-40=2$ 或 3)，或停机并等待上位机再次给出原点回零触发信号 ($H05-40=0$ 或 1)，满足条件后，驱动器以 $-(H05-32)$ 反向高速搜索减速点，直至遇到原点开关信号下降沿，按照 $H05-34$ 设定值逐渐减速反向（即恢复正向）后，伺服电机以 $H05-33$ 低速正向搜索原点开关信号上升沿，遇到原点开关信号上升沿后，继续运行，之后第一次遇到电机 Z 信号立即停机。

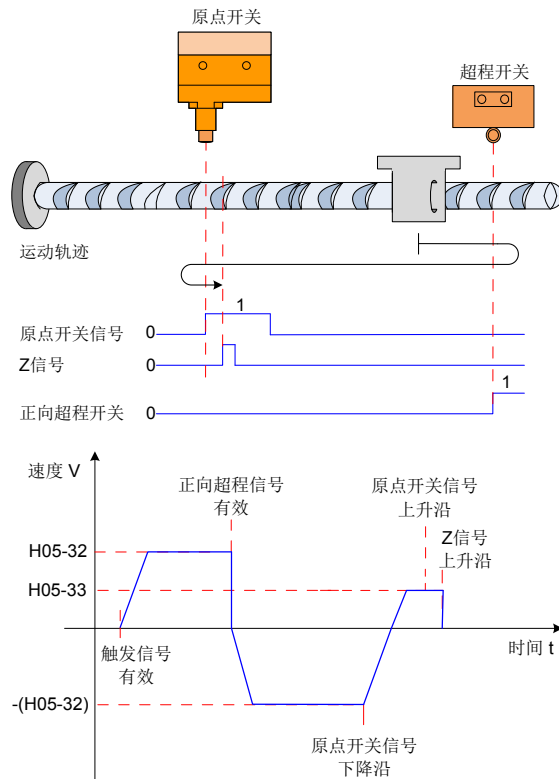


图 5-59 模式 4 原点回零电机运行曲线 c) 与转速说明

4) 原点回零：正向回零，减速点、原点为正向超程开关 (H05-31=6)

a) 电机开始运动时正向超程开关信号无效 (0- 无效, 1- 有效)

伺服电机首先以 H05-32 设定值正向高速搜索正向超程开关，遇到正向超程开关信号的上升沿后，按照 H05-34 设定逐渐减速反向，伺服电机以 -(H05-33) 设定的低速反向搜索正向超程开关信号下降沿，遇到正向超程开关信号下降沿减速反向 (即恢复正向)，并以 H05-33 正向低速搜索正向超程开关信号上升沿，正向加速或正向匀速运行过程中，遇到正向超程开关信号上升沿立即停机。

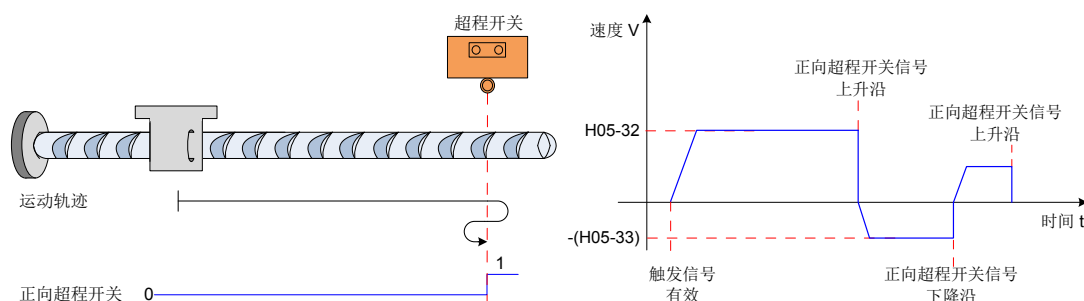


图 5-60 模式 6 原点回零电机运行曲线 a) 与转速说明

b) 电机开始运动时正向超程开关信号有效

伺服电机直接以 -(H05-33) 设定值反向低速搜索正向超程开关信号下降沿，遇到正向超程开关信号下降沿后，减速反向 (即正向)，以 H05-33 低速正向搜索正向超程开关信号上升沿，正向加速或正向匀速运行过程中，遇到正向超程开关信号上升沿立即停机。

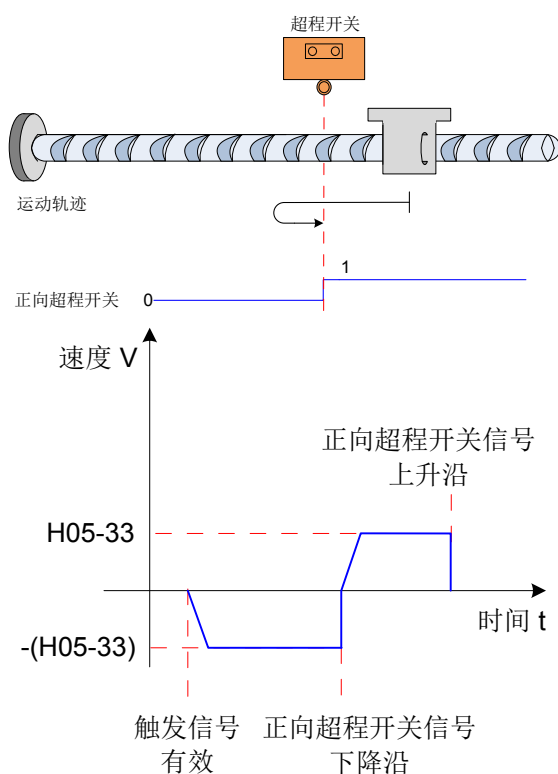


图 5-61 模式 6 原点回零电机运行曲线 b) 与转速说明

5) 原点回零：正向回零，减速点为正向超程开关，原点为电机 Z 信号 (H05-31=8)

a) 电机开始运动时正向超程开关信号无效 (0- 无效, 1- 有效)

伺服电机首先以 H05-32 设定值正向高速搜索正向超程开关，遇到正向超程开关信号的上升沿后，按照 H05-34 设定逐渐减速反向，伺服电机以 -(H05-33) 设定的低速反向搜索正向超程开关信号下降沿，遇到正向超程开关信号下降沿后，继续运行，之后第一次遇到电机 Z 信号立即停机。

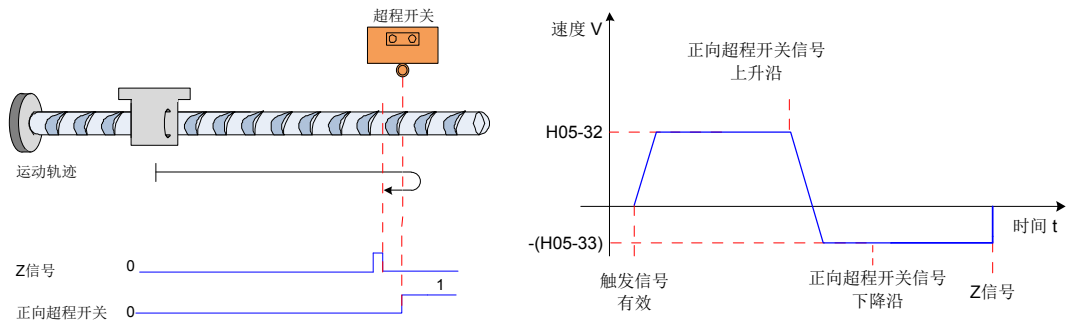


图 5-62 模式 8 原点回零电机运行曲线 a) 与转速说明

b) 电机开始运动时正向超程开关信号有效

伺服电机直接以 -(H05-33) 设定值反向低速搜索正向超程开关信号下降沿，遇到正向超程开关信号下降沿后，继续反向低速运行，之后第一次遇到 Z 信号上升沿立即停机。

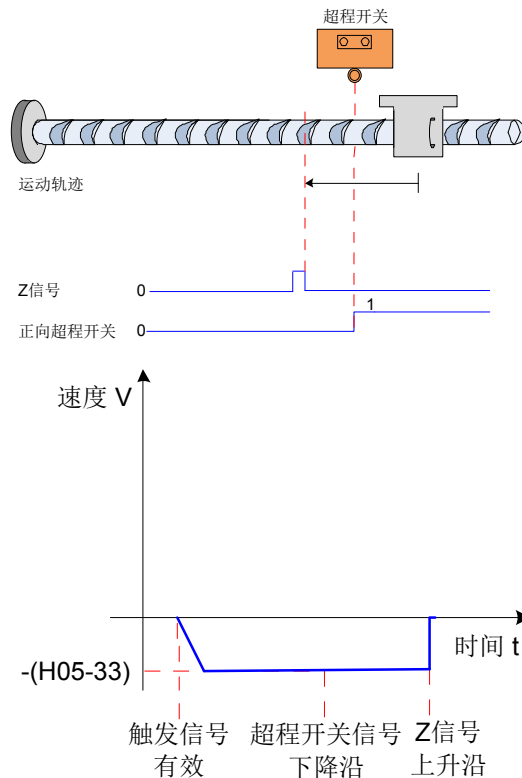


图 5-63 模式 8 原点回零电机运行曲线 b) 与转速说明

6) 原点回零：正向回零，减速点和原点为正向机械极限位置 (H05-31=10)

伺服电机首先以 H05-33 设定值正向低速运行，撞到机械极限位置后，如果转矩达到 H05-58 转矩上限，且速度低于 H05-56 设定值，此状态保持一定时间后，判断为到达机械极限位置，电机立即停机。

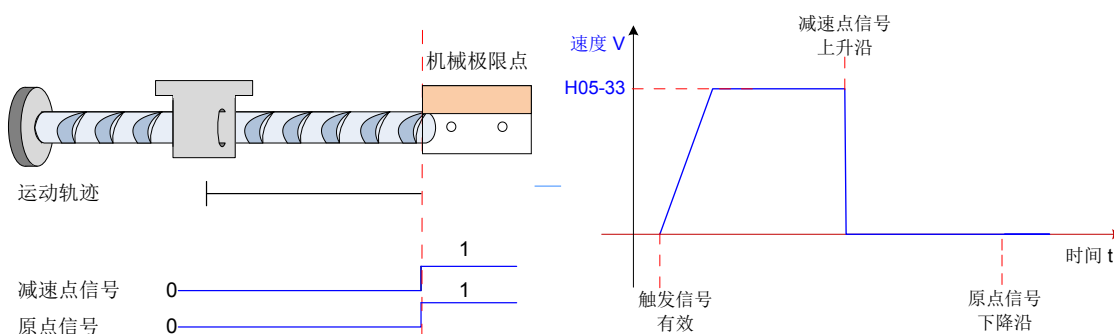


图 5-64 模式 10 原点回零电机运行曲线与转速说明

7) 原点回零：正向回零，减速点为正向机械极限位置，原点为电机 Z 信号 (H05-31=12)

伺服电机首先以 H05-33 设定值正向低速运行，撞到机械极限位置后，如果转矩达到 H05-58 转矩上限，且速度低于 H05-56 设定值时，此状态如果保持一定时间，判断为到达机械极限位置，电机反向运行，以 H05-33 的速度反向运行，之后第一次遇到 Z 信号上升沿停机。

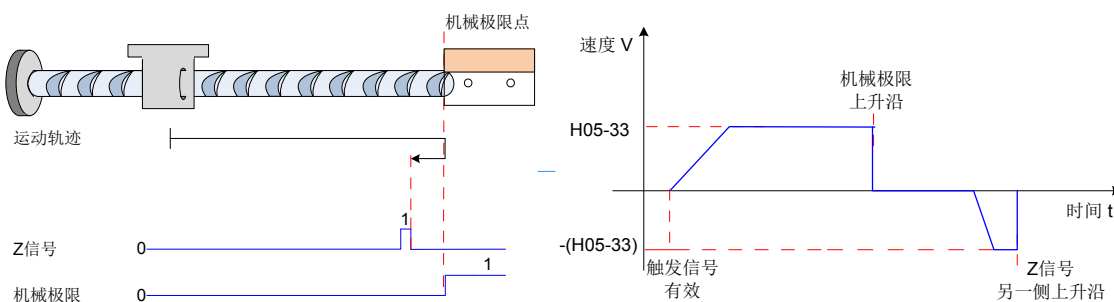


图 5-65 模式 12 原点回零电机运行曲线与转速说明

3 电气回零：启动电气回零命令 (H05-30=5) (比较到这里)

原点回零完成后，伺服系统的机械零点位置已知，此时，设定 H05-36 后，可使伺服电机从当前绝对位置 (H0B-07) 移动至指定的位置 (H05-36)。电气回零模式下，伺服电机全程以 H05-32 设定的高速运行，电机总位移由 H05-36 与 H0B-07 的差值决定，运行方向由电机总位移的正负决定，位移指令运行完毕，电机立即停机。

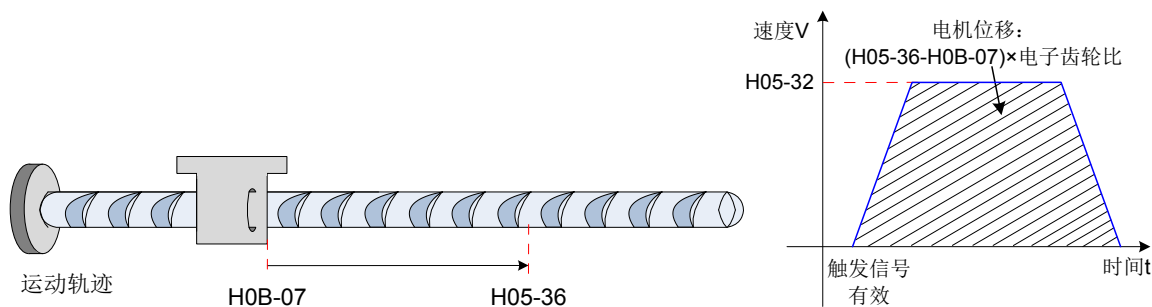
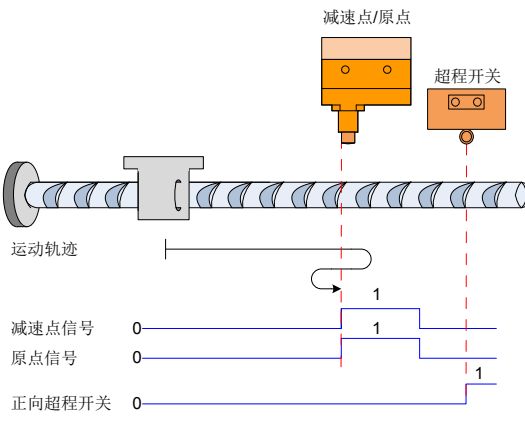
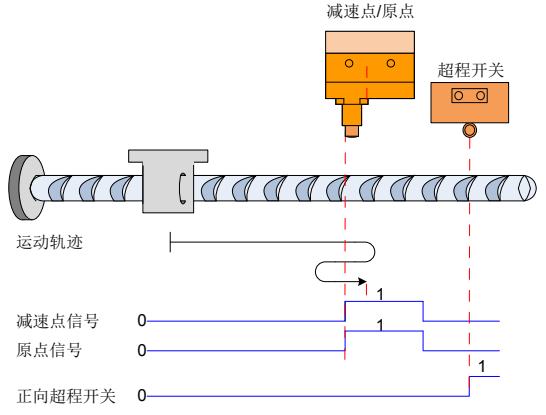
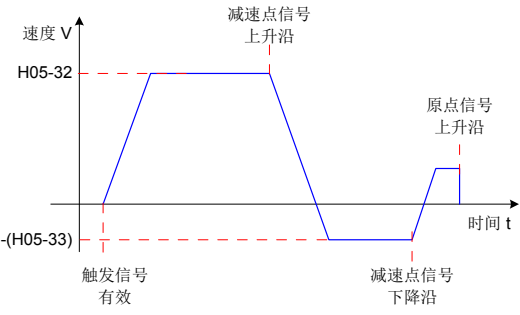
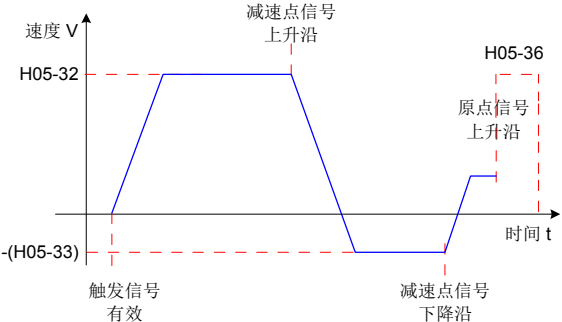


图 5-66 电气回零电机运行曲线与转速说明

4 机械原点与机械零点

以 H05-30=0 为例说明机械原点与机械零点的区别。

表 5-23 机械原点与机械零点说明举例

机械原点与机械零点不重合	机械原点与机械零点重合
<p>若设置了原点偏置 (H05-36 ≠ 0) 且机械原点与机械零点不重合 (H05-40=0/2), 正向加速或正向匀速运行过程中, 遇到原点信号上升沿立即停机, 且停机后电机当前绝对位置 H0B-07 被强制为 H05-36。</p>	<p>若设置了原点偏置 (H05-36 ≠ 0) 且机械原点与机械零点重合 (H05-40=1/3), 正向加速或正向匀速运行过程中, 遇到原点信号上升沿后电机继续移动, 直至当前绝对位置 H0B-07 为 H05-36。</p>
	
	

5 参数设置

1) 原点复归模式设置

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-30	原点复归使能控制	0- 关闭原点复归功能 1- 通过 DI 输入 HomingStart 信号来使能原点复归功能 2- 通过 DI 输入 HomingStart 信号使能电气回零功能 3- 上电后立即启动原点复归 4- 立即进行原点复归 5- 启动电气回零命令 6- 以当前位置为原点 8- 以 DI 触发点为原点	设置原点复归模式及触发信号来源	运行设定	立即生效	0
H05-31	原点复归模式	0- 正向回零, 减速点、原点为原点开关 1- 反向回零, 减速点、原点为原点开关 2- 正向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 3- 反向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 4- 正向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 5- 反向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 6- 正向回零, 减速点、原点为正向超程开关 7- 反向回零, 减速点、原点为反向超程开关 8- 正向回零, 减速点为正向超程开关, 原点为电机 Z 信号 9- 反向回零, 减速点为反向超程开关, 原点为电机 Z 信号 10- 正向回零, 减速点、原点为机械极限位置 11- 反向回零, 减速点、原点为机械极限位置 12- 正向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号 13- 正向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号 14- 正向单圈回零 (电气回零方式, 需开启 H05-69) 15- 反向单圈回零 (电气回零方式, 需开启 H05-69) 16- 单圈就近回零 (电气回零方式, 需开启 H05-69)	设置原点回零时回零方向、减速点、原点	停机设定	立即生效	0
H05-40	原点偏移量及超限处理方式选择	0-H05-36 是原点复归后坐标, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 1-H05-36 是原点复归后相对偏移量, 遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 2-H05-36 是原点复归后坐标, 遇到限位自动反向找零 3-H05-36 是原点复归后相对偏移量, 遇到限位自动反向找零	设置原点回零时机械原点是否偏置、原点回零后是否需移动额外距离及遇到超程的处理方式	停机设定	立即生效	0
H05-69	回零辅助功能	0- 禁用 1- 开启单圈回零功能 2- 设置当前点为单圈原点 (Z 信号位置) 3- 开启新找 Z 回零方式 4- 清除单圈原点偏置	设置回零的辅助功能, 需要搭配汇川 2 代编码器	停机设定	再次通电生效	0

6 原点复归运行曲线设置

若减速点信号有效后，在未充分减速情况下使得原点信号有效，则有可能导致最终定位不稳。应充分考虑减速所需的位移，再设置减速点和原点信号输入位置。搜索原点时的加减速时间 (H05-34) 也会对定位稳定度造成影响，因此设置时应予以考虑。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-32	高速搜索原点开关信号的速度	0~3000	rpm	设定原点回零时，搜索减速点信号的高速速度值。 电气回零时，电机始终以 H05-32 高速运行。	停机设定	立即生效	100
H05-33	低速搜索原点开关的速度	0~1000	rpm	设定原点回零时，搜索原点时的低速速度值。 速度设定值应低到防止停机时造成机械冲击。	停机设定	立即生效	10
H05-34	搜索原点时的加减速时间	0~1000	ms	设定原点复归时电机从 0 匀变速到 1000rpm 时间。	停机设定	立即生效	1000
H05-35	限定查找原点的时间	0~65535	ms	限定原点复归总时间，超时则发生警告 ER.601(回原点超时故障)。	停机设定	立即生效	10000
H05-36	机械原点偏移量	-1073741824 ~1073741824	指令单位	设置原点复归后电机绝对位置 (H0B-07) 数值。	停机设定	立即生效	0

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能												
FunIN.31	HomeSwitch	原点开关	有效，当前位置为原点；												
			<table border="1"> <thead> <tr> <th>HomeSwitch 设置的 DI 端子逻辑</th> <th>实际有效电平</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0(低电平)</td> <td>低电平</td> </tr> <tr> <td>1(高电平)</td> <td>高电平</td> </tr> <tr> <td>3(上升沿)</td> <td>高电平</td> </tr> <tr> <td>4(下降沿)</td> <td>低电平</td> </tr> <tr> <td>5(沿变化)</td> <td>低电平</td> </tr> </tbody> </table>	HomeSwitch 设置的 DI 端子逻辑	实际有效电平	0(低电平)	低电平	1(高电平)	高电平	3(上升沿)	高电平	4(下降沿)	低电平	5(沿变化)	低电平
			HomeSwitch 设置的 DI 端子逻辑	实际有效电平											
			0(低电平)	低电平											
			1(高电平)	高电平											
			3(上升沿)	高电平											
4(下降沿)	低电平														
5(沿变化)	低电平														
应根据上位机输出，将原点开关对应的 DI 端子逻辑设置为高 / 低电平有效。															
FunIN.32	HomingStart	原点复归使能	有效，使能原点复归功能，原点复归运行过程中，反复使能无效； 无效，禁止原点复归功能。												
FunIN.41	HomingRecord	以 DI 触发点为原点	沿触发位置为原点位置												
FunOut.16	HomeAttain	原点回零完成	有效，位置控制时，原点回零完成。 无效，原点回零未完成。												
FunOut.17	ElecHomeAttain	电气回零完成	有效，位置控制时，电气回零完成。 无效，电气回零未完成。												

7 工作时序:

1) H05-30=1 或 2

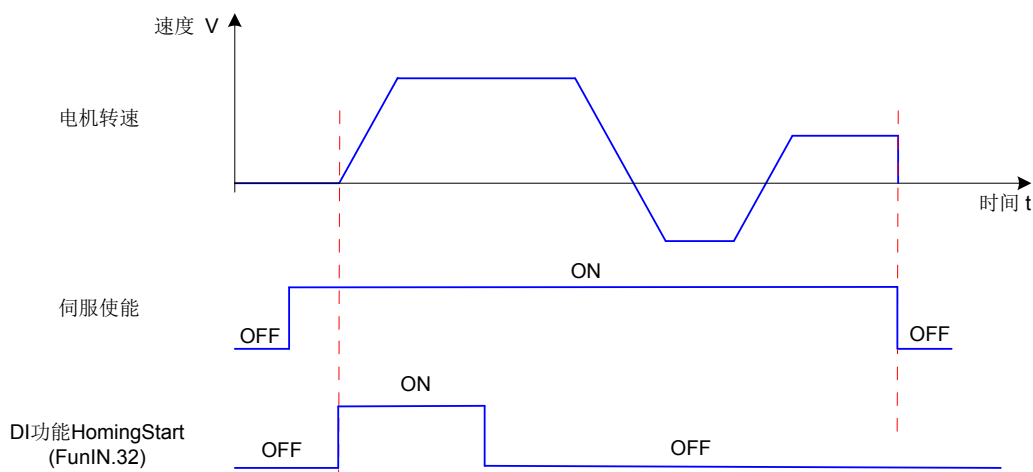


图 5-67 时序图举例

- 必须先打开伺服使能信号，再打开 HomingStart 信号；
 - 原点复归正在进行期间，伺服使能信号保持有效，HomingStart 信号变化被屏蔽；
 - 原点复归正在进行期间，伺服使能信号置为无效，伺服电机停止转动，重新启动原点复归，请先打开伺服使能信号，再打开 HomingStart 信号；
 - 发生原点复归超时 (Er.601)，伺服电机停止转动，保持伺服使能信号有效，重新触发 HomingStart 信号有效，即可复位 Er.601，并重新执行原点复归；
 - 可反复触发原点复归；
- 2) H05-30=3
- 只在上电后，第 1 次将伺服使能信号置为有效时，执行原点复归；
 - 发生原点复归超时 (Er.601)，伺服电机停止转动，将伺服使能信号置为无效后可复位 Er.601；
 - 重新上电前，不可反复触发原点复归；
- 3) H05-30=4 或 5
- 上电后将伺服使能信号置为有效，立即进行原点复归；
 - 原点复归正在进行期间，伺服使能信号置为无效，伺服电机停止转动，重新将伺服使能信号置为有效，可重新触发原点复归；
 - 发生原点复归超时 (Er.601)，H05-30 被置为 0，伺服电机停止转动，将伺服使能信号置为无效可复位 Er.601，若要重新进行原点复归，必须重新设定 H05-30；原点复归完成后，H05-30=0，若要重新进行原点复归，必须重新设定 H05-30；
- 4) H05-30=6
- 使用“以当前位置为原点”功能且需要实现原点偏移 (H05-40=0 或 2, H05-36 ≠ 0) 时，必须先设置 H05-36 和 H05-40，最后再设置 H05-30=6，否则 H0B-07 是之前 H05-36 的值，而不是修改后的 H05-36 的值；
 - 原点复归完成后 H05-30=0，若要重新进行原点复归，必须重新写 H05-36，并置 H05-30=6；
- 5) H05-30=8
- 使用“以 DI 触发位置为原点”功能时，必须先设置 DI 功能 41，然后通过 DI 触发，设置当前位置为原点；
 - 需要实现原点偏移 (H05-40=0 或 2, H05-36 ≠ 0) 时，必须先设置 H05-36 和 H05-40，最后再设 H05-30=6，否则 H0B-07 是之前 H05-36 的值，而不是修改后的 H05-36 的值。

5.2.9 位置控制模式功能码框图

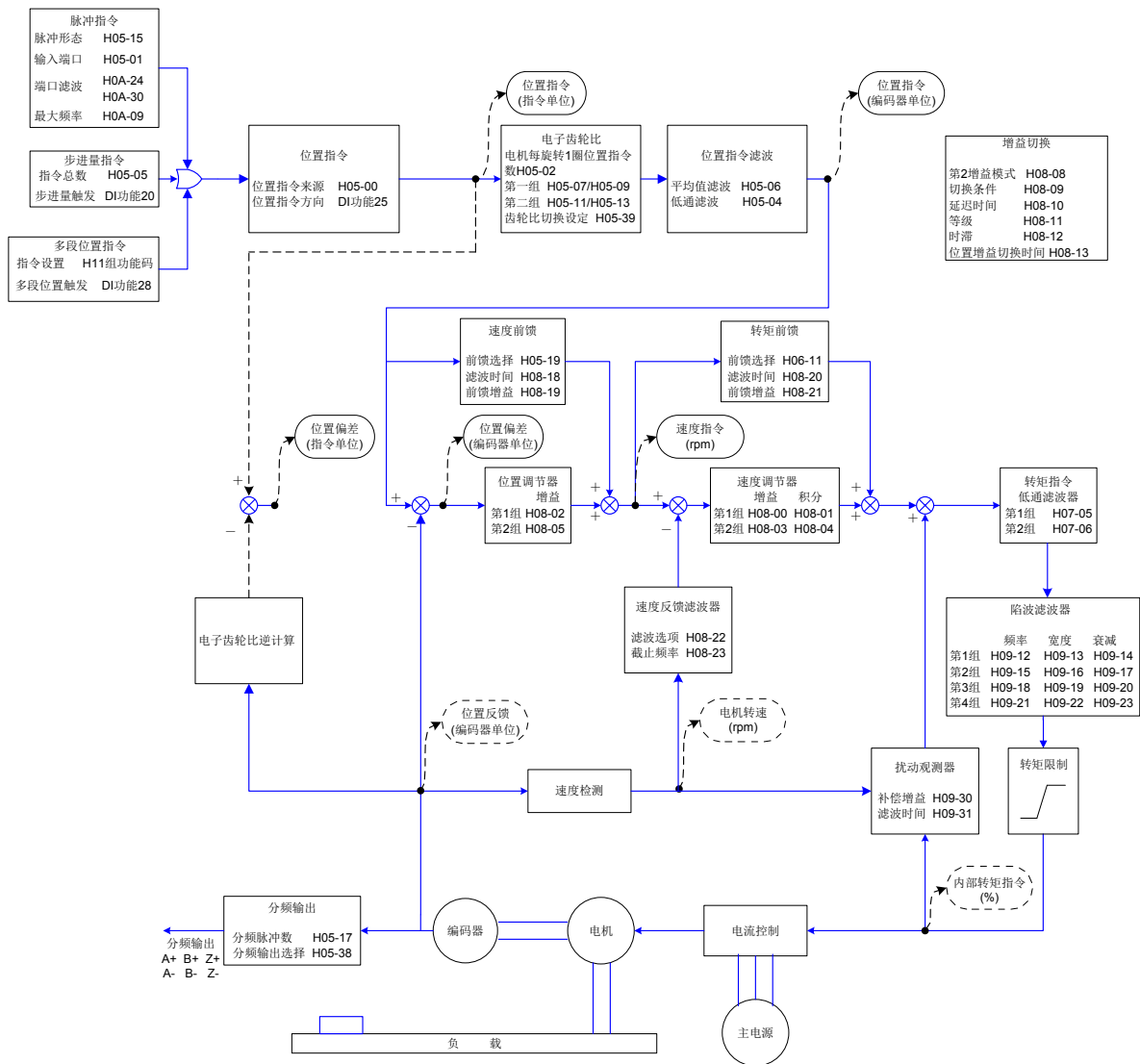


图 5-68 位置控制模式功能码框图

5.3 速度控制模式

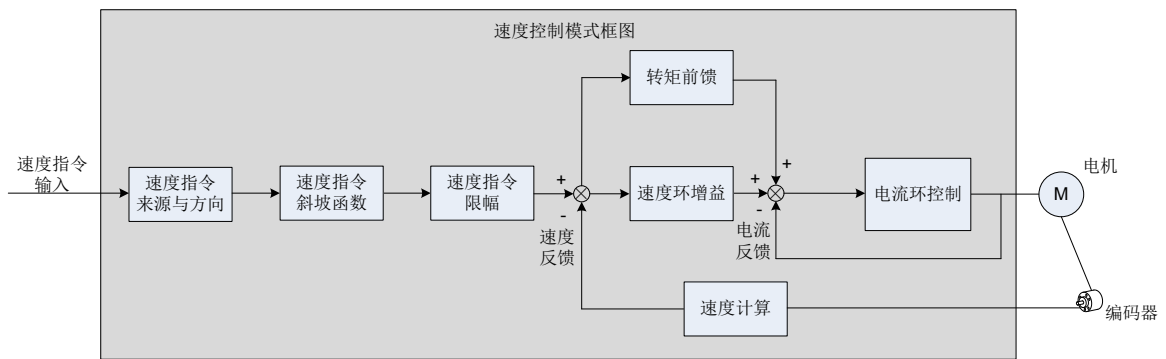


图 5-69 速度控制框图

通过伺服驱动器面板或汇川驱动调试平台将参数 H02-00 的值设定为 0，伺服驱动器将工作于速度控制模式。请按照机械结构和指标设定伺服驱动器参数。以下说明采用速度控制模式时的基本参数设定。

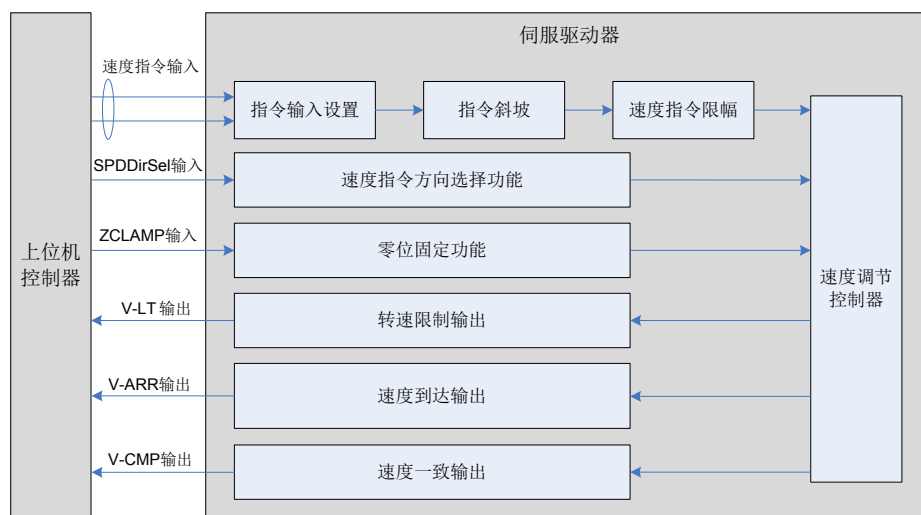


图 5-70 伺服驱动器与上位机信号交互图

5.3.1 速度指令输入设置

1 速度指令来源

速度控制模式具有以下五种速度指令获取方式，通过功能码 H06-02 设定。

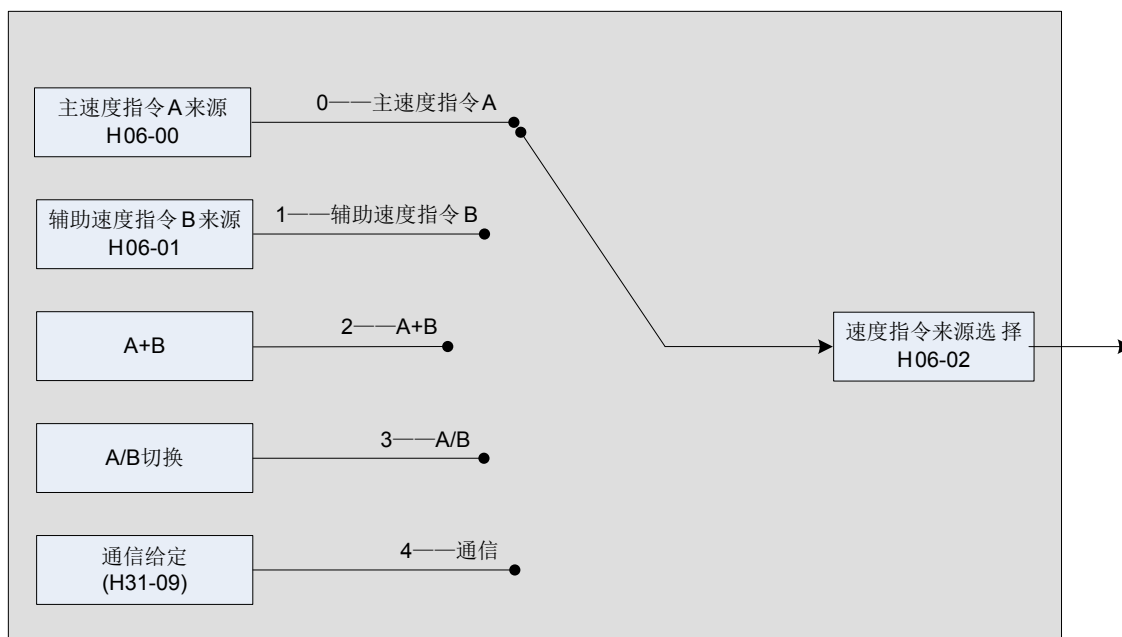


图 5-71 速度指令来源图

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-02	速度指令选择	0- 主速度指令 A 来源 1- 辅助速度指令 B 来源 2-A+B 3-A/B 切换 4- 通信给定	-	选择速度指令来源	停机设定	立即生效	0

1) 主速度指令 A 来源

主速度指令 A 来源包括数字给定、模拟量电压给定两种指令形式。其中数字给定为内部速度指令，模拟量电压给定为外部速度指令

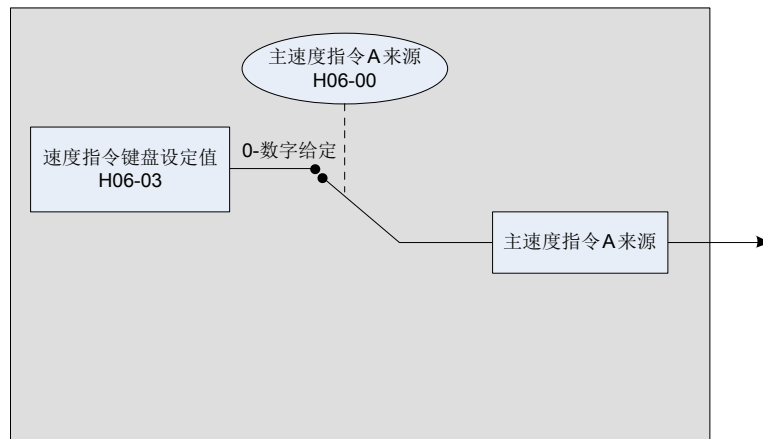


图 5-72 主速度指令 A 来源图

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-00	主速度指令 A 来源	0- 数字给定 (H06-03)	-	选择主速度指令 A 的来源	停机设定	立即生效	0

a) 数字给定

指通过功能码 H06-03 设定速度值，并作为速度指令。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-03	速度指令键盘设定值	-6000~6000	rpm	对内部速度指令进行数值设置精度为 1rpm	运行设定	立即生效	200

2) 辅助速度指令 B 来源

辅助速度指令 B 来源包括数字给定、模拟量电压给定、多段速度指令三种指令形式。其中数字给定、多段速度指令为内部速度指令，模拟量电压给定为外部速度指令。

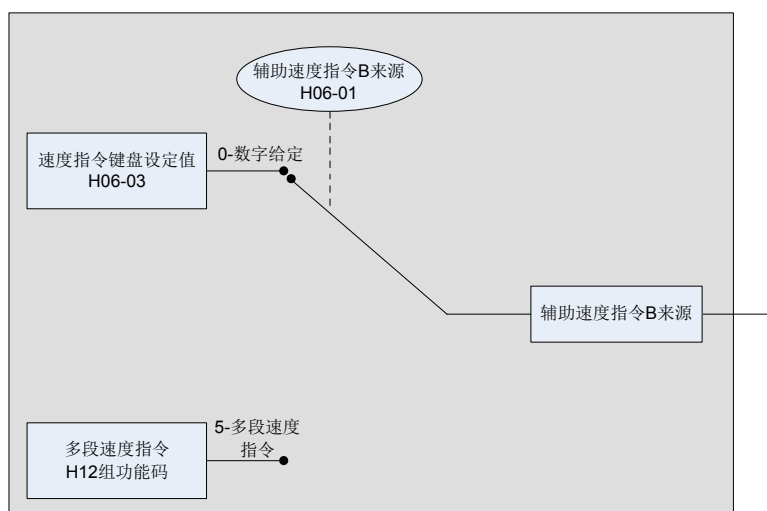


图 5-73 辅助速度指令 B 来源图

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-01	辅助速度指令 B 来源	0- 数字给定 (H06-03) 1-0(无作用) 2-0(无作用) 3-0(无作用) 4-0(无作用) 5- 多段速度指令	-	选择辅助速度指令 B 来源形式	停机设定	立即生效	1

其中，数字给定设置方法同主速度指令 A 来源。以下主要介绍多段速度指令。

伺服驱动器具有多段速度运行功能。它是指伺服驱动器内部存储了 16 段速度指令，每段的最大运行速度、运行时间可分别设置。并配有 4 组加减速时间可供选择。其设定流程如下：

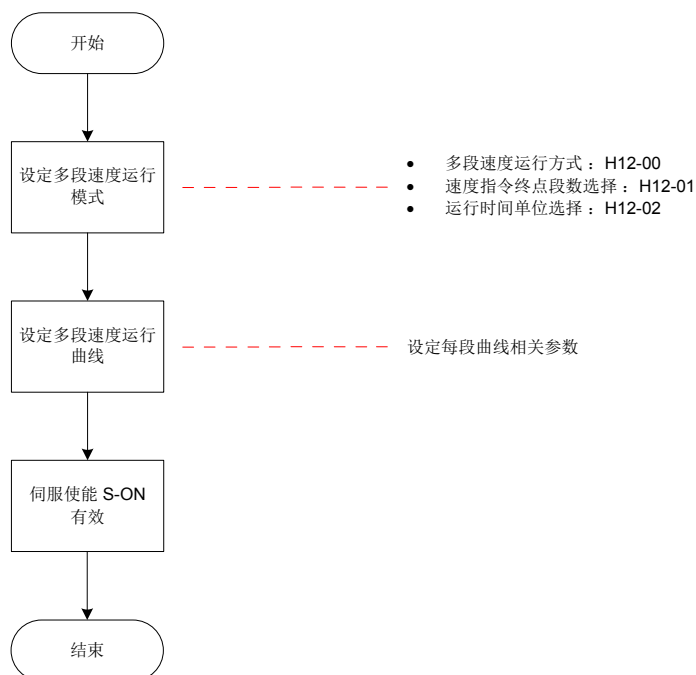


图 5-74 多段速度设置流程图

a) 设定多段速度运行模式

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H12-00	多段速度运行方式	0- 单次运行结束停机 (H12-01 段数选择) 1- 循环运行 (H12-01 段数选择) 2- 通过外部 DI 进行切换	-	设定多段速度指令运行方式	停机设定	立即生效	1
H12-01	速度指令终点段数选择	1~16	-	设定多段速指令所需段数	停机设定	立即生效	1
H12-02	运行时间单位选择	0-Sec 1-Min	-	选择多段速度指令运行时间的单位	运行设定	立即生效	1

可配置外部 DI 端子，并置为功能 FunIN.5：DIR-SEL，用于多段运行指令方向选择。

☆关联功能编码:

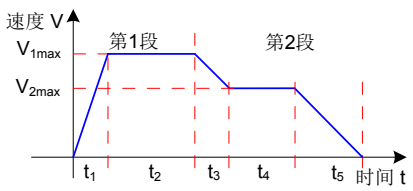
编码	名称	功能名	功能
FunIN.5	DIR-SEL	多段运行指令方向选择	无效，默认指令方向； 有效，指令反方向；

以 H12-01=2 为例说明各模式。

■ 单次运行结束停机 (H12-00=0)

功能码 H12-00 设定为 0，选择单次运行停机方式。根据执行总段数和执行时间单位分别设定功能码 H12-01、H12-02 后，并根据需求设置相应段的指令值，运行时间和加减速时间等参数，驱动器将按照段码从第 1 段到第 N 段的方式运行，直到运行完最后一段后停机。

表 5-24 单次运行结束停机说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 运行 1 轮； ◆ 段号自动递增切换； 	 <ul style="list-style-type: none"> ◆ V_{1max}、V_{2max}: 第 1 段、第 2 段指令速度； ◆ t_1: 第 1 段实际加减速时间； ◆ t_3、t_5: 第 2 段时间加、减速时间； <p>某段运行时间：上一段速度指令切换到该段速度指令的变速时间 + 该段匀速运行时间 (如：图中第一段运行时间为 t_1+t_2，第二段运行时间为 t_3+t_4，以此类推)</p> <p>某段运行时间勿设为 0，驱动器将跳过该段速度指令，执行下一段；</p> <p>电机实际转速达到该段设定的最大运行速度，速度到达信号有效；</p> <p>某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机 (H02-05)。</p>

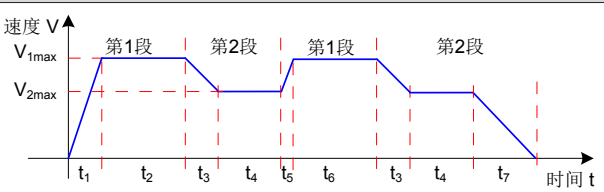
★名词解释:

驱动器完整地运行 1 次 H12-01 设定的多段速度指令总段数称为完成 1 轮运行。

■ 循环运行 (H12-00=1)

功能码 H12-00 设定为 1，选择循环运行方式。根据执行总段数和执行时间单位分别设定功能码 H12-01、H12-02 后，并根据需求设置相应段的指令值，运行时间和加减速时间等参数，模块将根据各段指令运行时间和加减速时间的设置，驱动器将按照段码从第 1 段到第 N 段的方式运行，运行完最后一段后自动跳转到第 1 段循环运行。

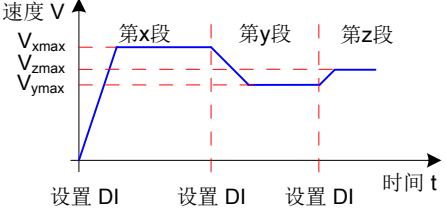
表 5-25 循环运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 循环运行，每轮起始段号均为 1； ◆ 段号自动递增切换； ◆ 伺服使能有效，则一直保持循环运行状态。 	 <ul style="list-style-type: none"> ◆ V_{1max}、V_{2max}: 第 1 段、第 2 段最大运行速度； ◆ 某段运行时间：上一段速度指令切换到该段速度指令的变速时间 + 该段匀速运行时间 (比如：图中第一段运行时间为 t_1+t_2，第二段运行时间为 t_3+t_4，以此类推) ◆ 某段运行时间勿设为 0，驱动器将跳过该段速度指令，执行下一段； ◆ 电机实际转速达到该段设定的最大运行速度，速度到达信号有效； ◆ 某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机 (H02-05)。

■ DI 切换运行 (H12-00=2)

功能码 H12-00 设定为 2，选择外部 DI 切换方式。根据执行总段数和执行时间单位分别设定功能码 H12-01、H12-02 后，并根据需求设置相应段的指令值，运行时间和加减速时间等参数，驱动器将根据外部 DI (CMDx) 的 ON/OFF 组合来选择运行对应段号的速度指令。

表 5-26 DI 切换运行说明

模式描述	运行曲线
<ul style="list-style-type: none"> ◆ 段号有更新即可持续运行 ◆ 段号由 DI 端子逻辑决定； ◆ 段与段之间间隔时间由上位机指令延时时间决定； ◆ 多段位置使能为沿变化有效。 	<div style="text-align: center;">  </div> <p>x, y: 段号，段号与 DI 端子逻辑关系如下文所述； 某段运行时间不受功能码设定值影响，某段速度指令运行期间，若段号发生变化，则立刻切换到新的段号运行； 电机实际转速达到该段设定的最大运行速度，速度到达信号有效； 某段运行时发生伺服使能 OFF，电机按照伺服 OFF 停机方式停机 (H02-05)。</p>

多段速度运行方式设置为 DI 切换运行时，必须将伺服驱动器的 4 个 DI 端子配置为功能 6~9 (FunIN.6 ~ FunIN.9 多段运行指令切换)，并确定 DI 端子有效逻辑。同时可将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 5 (FunIN.5 : DIR-SEL, 多段速度 DI 切换运行方向设置)，切换速度指令方向。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能																									
FunIN.5	DIR-SEL	多段速度 DI 切换运行方向设置	仅在多段速度 DI 切换模式下，用于设置速度指令方向： 无效 - 保持原指令方向； 有效 - 指令反向。																									
FunIN.6	CMD1	多段运行指令切换 1	多段段号为 4 位二进制数，CMD1~CMD4 与段号的对应关系如下表所示。 <table border="1" data-bbox="818 1339 1241 1541" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th>CMD4</th> <th>CMD3</th> <th>CMD2</th> <th>CMD1</th> <th>段号</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td colspan="5" style="text-align: center;">...</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>1</td> <td>16</td> </tr> </tbody> </table> DI 端子输入电平有效时 CMD 值为 1，否则为 0。	CMD4	CMD3	CMD2	CMD1	段号	0	0	0	0	1	0	0	0	1	2	...					1	1	1	1	16
CMD4	CMD3	CMD2		CMD1	段号																							
0	0	0		0	1																							
0	0	0		1	2																							
...																												
1	1	1	1	16																								
FunIN.7	CMD2	多段运行指令切换 2																										
FunIN.8	CMD3	多段运行指令切换 3																										
FunIN.9	CMD4	多段运行指令切换 4																										

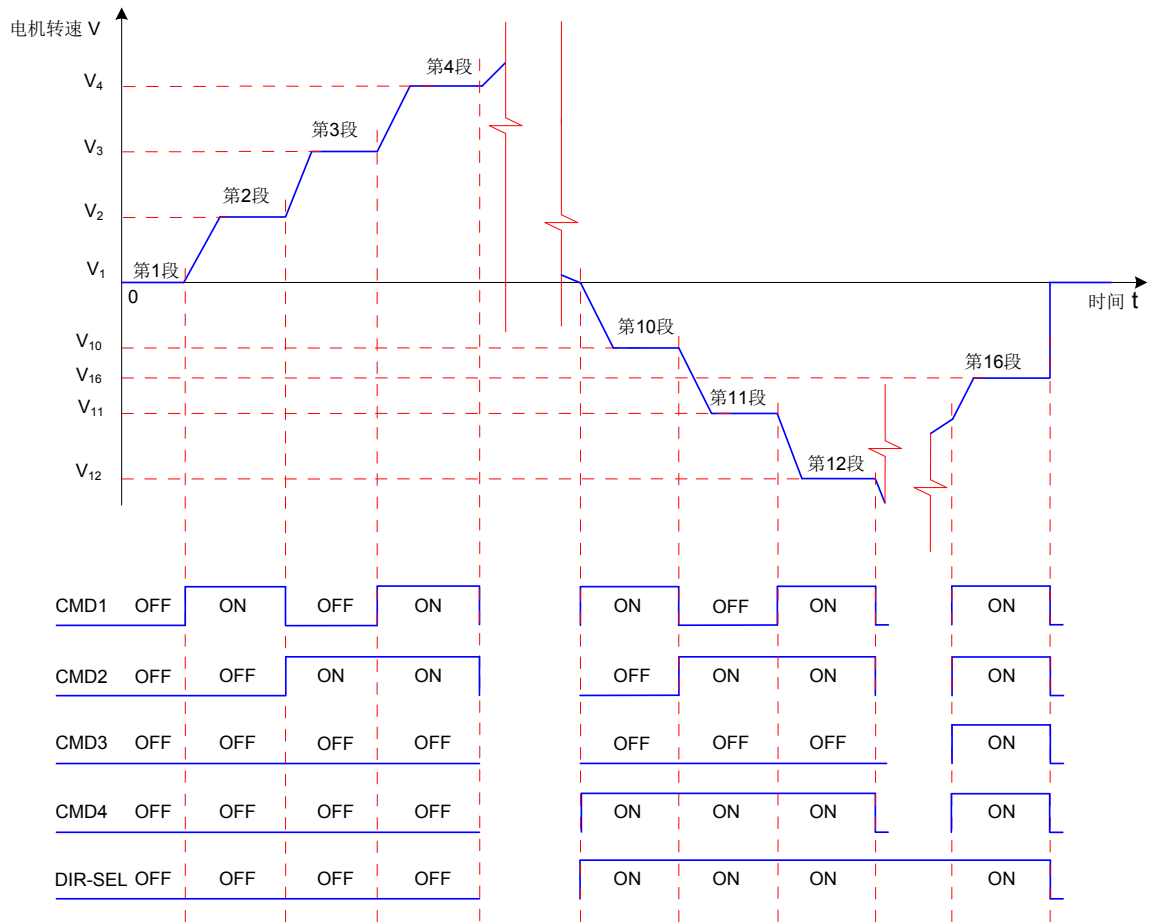


图 5-75 多段速度曲线举例

b) 多段速度运行曲线设定

以第 1 段速度指令为例，相关功能码如下：

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H12-03	加速时间 1	0~65535	ms	设定第 1 组加减速时间	停机设定	立即生效	10
H12-04	减速时间 1	0~65535	ms		停机设定	立即生效	10
H12-09	加速时间 4	0~65535	ms	设定第 4 组加减速时间	停机设定	立即生效	150
H12-10	减速时间 4	0~65535	ms		停机设定	立即生效	150
H12-20	第 1 段速度指令	-6000~6000	rpm	设定第 1 段速度指令值	停机设定	立即生效	0
H12-21	第 1 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	设定第 1 段指令运行时间	停机设定	立即生效	5.0
H12-22	第 1 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	选择第 1 段加减速方式	停机设定	立即生效	0

多段速度指令参数中除 1~16 段指令值和指令运行时间外，有 4 组加减速时间可供选择，默认方式为没有加减速时间。以多段速度中 H12-01=1 单次运行结束为例，对实际加减速时间以及运行时间说明：

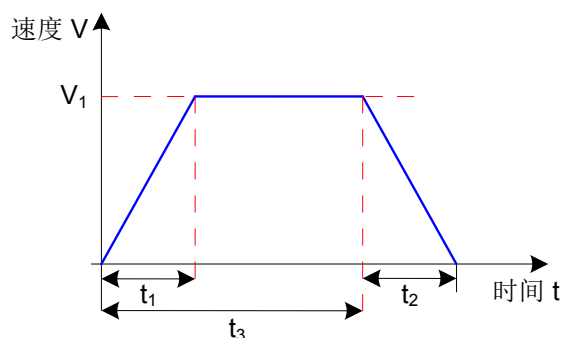


图 5-76 多段速度曲线举例

如上图所示，该段速度指令为 V_1 ，实际加速时间 t_1 为：

$$t_1 = \frac{V_1}{1000} \times \text{该段速度设置的加速时间}$$

实际减速时间 t_2 ：

$$t_2 = \frac{V_1}{1000} \times \text{该段速度设置的减速时间}$$

运行时间：上一段速度指令切换到该段速度指令的变速时间 + 该段匀速运行时间，如图中 t_3 所示。

3) A/B 切换来源

当速度指令选择“A/B 切换”即功能码 H06-02=3 时，需要将 DI 功能 FunIN.4 分配到相应的 DI 端子上，根据此 DI 端子上的输入信号决定当前 A 指令源输入有效或 B 指令源输入有效。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunIN.4	CMD-SEL	主辅运行指令切换	无效 - 当前运行指令为 A 有效 - 当前运行指令为 B

4) 通信给定

指当功能码 H06-02 设置为 4 时，速度指令值来源于功能码 H31-09 设定值，且功能码 H31-09 必须通过通信方式修改，控制面板不可见。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H31-09	通信给定速度指令	-6000.000~6000.000	rpm	对通信给定形式的速度指令值进行设置 精度为 0.001rpm	运行设定	立即生效	-

2 速度指令方向设置

通过 DI 实现速度指令方向切换，即将 DI 功能 FunIN.26 分配到相应的 DI 端子上，根据此 DI 端子上的输入信号决定当前的速度指令方向，从而满足速度指令方向切换的需求。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunIN.26	SPDDirSel	速度指令方向设定	无效 - 正方向 有效 - 反方向

实际电机旋转方向与旋转方向选择 (H02-02)、速度指令方向、速度指令方向 DI 切换 (FunIN.26) 三者有关。

表 5-27 速度控制模式下电机实际旋转方向设置


H02-02	速度指令正负	FunIN.26	实际电机旋转方向
0	+	无效	逆时针
0	+	有效	顺时针
0	-	无效	顺时针
0	-	有效	逆时针
1	+	无效	顺时针
1	+	有效	逆时针
1	-	无效	逆时针
1	-	有效	顺时针

5.3.2 斜坡函数设置

斜坡函数设置是指将加速度较大的速度指令转换为加速度较为平缓的速度指令，即通过设定加减速时间，以达到控制加速度的目的。

速度控制模式下，速度指令的加速度过大将导致电机跳动或剧烈振动，此时，增大加速或减速时间，可实现电机的平稳变速，避免上述情况发生导致机械损坏。

⚠ 注意



- ◆ 速度指令来源于数字给定、模拟量电压给定、点动速度时，加减速时间通过功能码 H06-05 和 H06-06 设置；
- ◆ 速度指令来源于多段速度时，加减速时间通过 H12 组参数设置，详见“[第 7 章 参数说明](#)”。

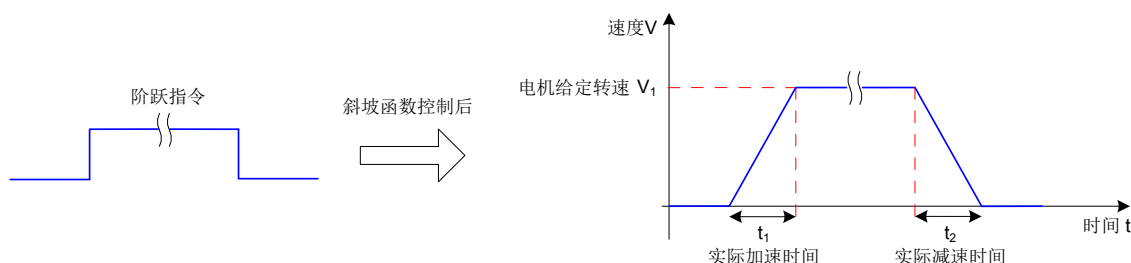


图 5-77 斜坡函数定义示意图

H06-05：速度指令从 0 加速到 1000rpm 的时间。

H06-06：速度指令从 1000rpm 减速到 0 的时间。

因此，实际的加减速时间计算公式如下：

$$\text{实际加速时间 } t_1 = \frac{\text{速度指令}}{1000} \times \text{速度指令加速斜坡时间}$$

$$\text{实际减速时间 } t_2 = \frac{\text{速度指令}}{1000} \times \text{速度指令减速斜坡时间}$$

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-05	速度指令加速斜坡时间常数	0~65535	ms	用于设定速度模式下除多段速指令外的速度指令加减速时间值	运行设定	立即生效	0
H06-06	速度指令减速斜坡时间常数	0~65535	ms		运行设定	立即生效	-

5.3.3 零位固定功能

注意

- ◆ 零位固定功能用于速度控制模式下，上位机装置未构建位置环的系统。
- ◆ 若在零位置锁定状态下伺服电机发生振荡，可以调节位置环增益。

零位固定功能是在速度控制模式下，在零位固定 DI 信号 FunIN.12 (ZCLAMP) 有效时，当速度指令幅值小于或等于 H06-15 设定值时，伺服电机进入零位置锁定状态，此时伺服驱动器内部构建位置环，速度指令无效；伺服电机被固定在零位固定生效位置的 ± 1 个脉冲以内，即使因为外力发生了旋转，也会返回零位位置固定。

若速度指令幅值大于 H06-15，伺服电机退出零位锁定状态，此时伺服电机根据当前输入的速度指令继续运行。若零位固定 DI 信号 FunIN.12 (ZCLAMP) 无效，则零位固定功能无效。

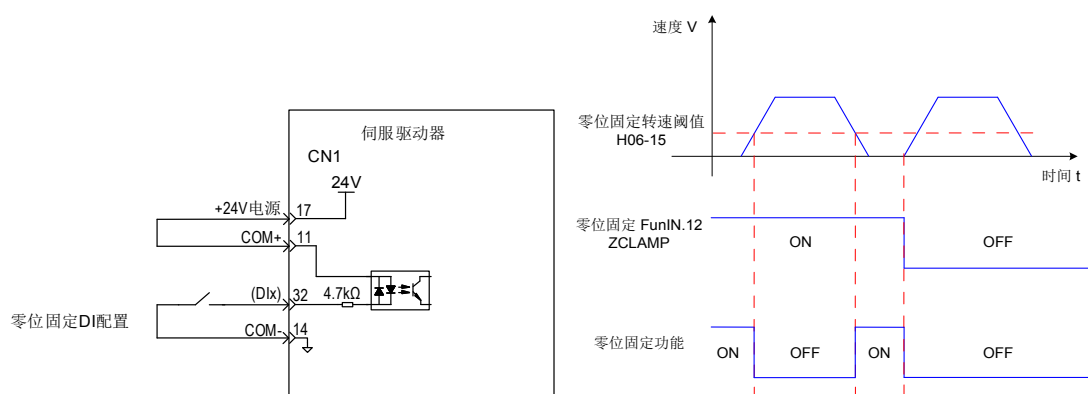


图 5-78 零位固定相关配线与波形图

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-15	零位固定转速阈值	0~6000	rpm	设定零速嵌位功能速度阈值	运行设定	立即生效	10

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunIN.12	ZCLAMP	零位固定使能	无效 - 禁止零位固定功能 有效 - 使能零位固定功能

5.3.4 速度指令限幅

注意

- ◆ 电机实际转速超过过速故障阈值 H0A-08 时，驱动器发生 Er.500(电机超速)，H0A-08 的设定请查看第 8 章参数详表。速度指令限制值必须小于 H0A-08。

速度控制模式下，伺服驱动器可以限制速度指令的大小，速度指令限制来源包括：

- H06-07: 设定正、负方向速度指令的幅度限制，正、负方向的速度指令若超过该设定值都将被限定为该值。
- H06-08: 设定正向速度阈值，正方向速度指令若超过该设定值都将被限定为该值。
- H06-09: 设定反向速度阈值，负方向速度指令若超过该设定值都将被限定为该值。
- 电机最高转速 (默认的限制点)：由实际使用的电机型号决定。

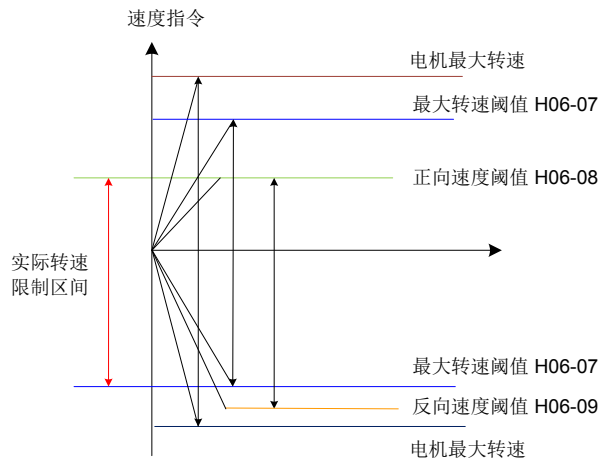


图 5-79 速度指令限幅举例说明

实际电机转速限制区间满足：

$$| \text{正向转速指令的幅度} | \leq \min\{ \text{电机最大转速、H06-07、H06-08} \}$$

$$| \text{负向转速指令的幅度} | \leq \min\{ \text{电机最大转速、H06-07、H06-09} \}$$

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-07	最大转速阈值	0~6000	rpm	设定最大转速限制值	运行设定	立即生效	6000
H06-08	正向速度阈值	0~6000	rpm	设定正向速度限制值	运行设定	立即生效	6000
H06-09	反向速度阈值	0~6000	rpm	设定反向速度限制值	运行设定	立即生效	6000

5.3.5 速度相关 DO 输出功能

速度反馈值经过滤波后，与不同的阈值相比较，可输出 DO 信号供上位机使用。相应的滤波时间参数由 H0A-27 设定。

1 电机旋转信号 DO 输出

当滤波后电机实际转速的绝对值达到 H06-16(电机旋转速度阈值) 时，可认为电机旋转。此时，伺服驱动器可输出电机旋转 (FunOUT.2: TGON) 信号，用于确认电机已发生旋转。反之，当滤波后电机实际转速绝对值小于 H06-16 时，认为电机未旋转。

电机旋转 (FunOUT.2: TGON) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。

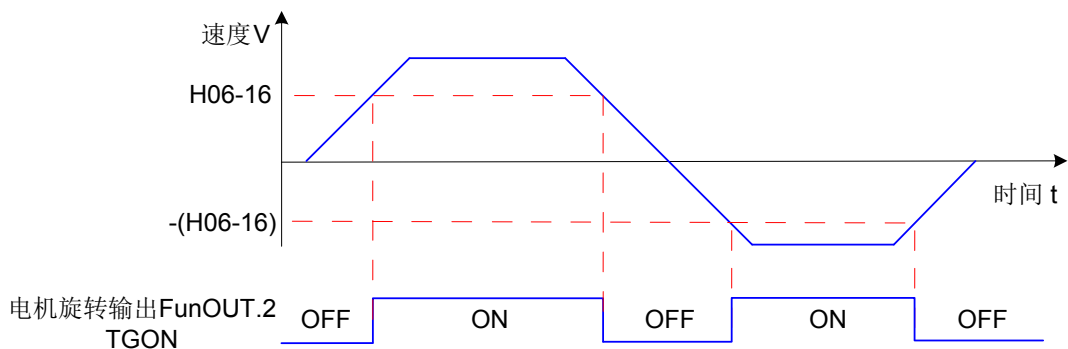


图 5-80 电机旋转信号波形图



◆ 上图中，ON 代表电机旋转 DO 信号有效，OFF 代表电机旋转 DO 信号无效。

NOTE

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-16	电机旋转速度阈值	0~1000	rpm	设定电机旋转信号判定阈值	运行设定	立即生效	20

使用电机旋转信号输出功能时，应分配伺服驱动器的一个 DO 端子为 DO 功能 2(FunOUT.2: TGon, 电机旋转)，并确定 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.2	TGon	电机旋转	无效，滤波后电机转速绝对值小于功能码 H06-16 设定值 有效，滤波后电机转速绝对值达到功能码 H06-16 设定值

2 速度一致信号 DO 输出

速度控制模式下，滤波后伺服电机实际转速与速度指令的偏差绝对值满足一定阈值 (H06-17) 时，认为电机实际转速达到速度指令设定值，此时驱动器可输出速度一致 (FunOUT.4: V-Cmp) 信号。反之，若滤波后伺服电机实际转速与速度指令的偏差绝对值超过该阈值，速度一致信号无效。

驱动器处于非运行状态或者非速度控制模式下时，速度一致 (FunOUT.4: V-Cmp) 信号始终无效。

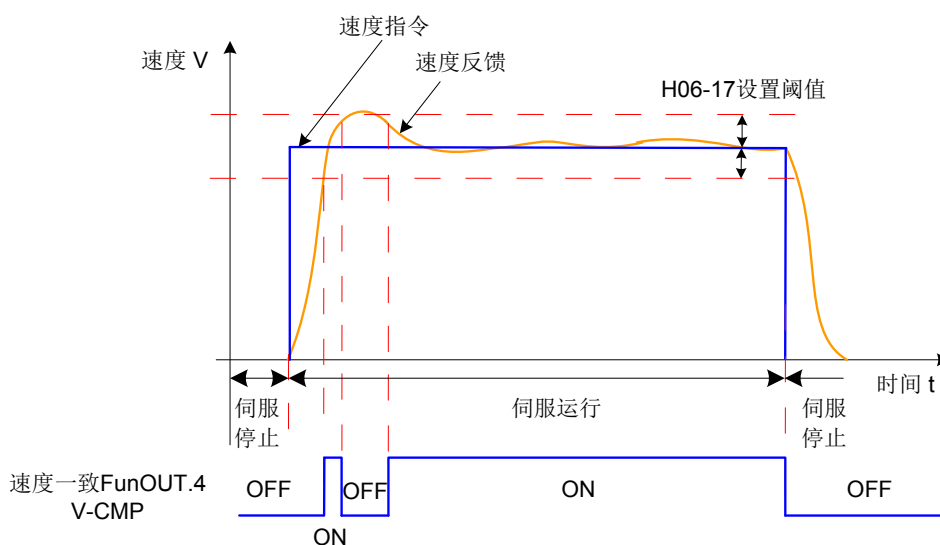
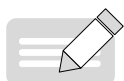


图 5-81 速度一致信号波形图



NOTE

◆ 上图中，ON 代表速度一致 DO 信号有效，OFF 代表速度一致 DO 信号无效。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-17	速度一致信号阈值	0~100	rpm	设定速度一致信号阈值	运行设定	立即生效	10

使用速度一致信号输出功能时，应分配伺服驱动器的一个 DO 端子为 DO 功能 4(FunOUT.4: V-Cmp, 速度一致)，并确定 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.4	V-Cmp	速度一致	无效，滤波后电机实际转速与速度指令偏差绝对值大于功能码 H06-17 有效，滤波后电机实际转速与速度指令偏差绝对值不大于功能码 H06-17

3 速度到达信号 DO 输出

滤波后伺服电机实际转速绝对值超过一定阈值 (H06-18) 时, 认为伺服电机实际转速达到期望值, 此时伺服驱动器可输出速度到达 (FunOUT.19: V-Arr) 信号。反之, 若滤波后伺服电机实际转速绝对值不大于该值, 速度到达信号无效。

速度到达 (FunOUT.19: V-Arr) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。

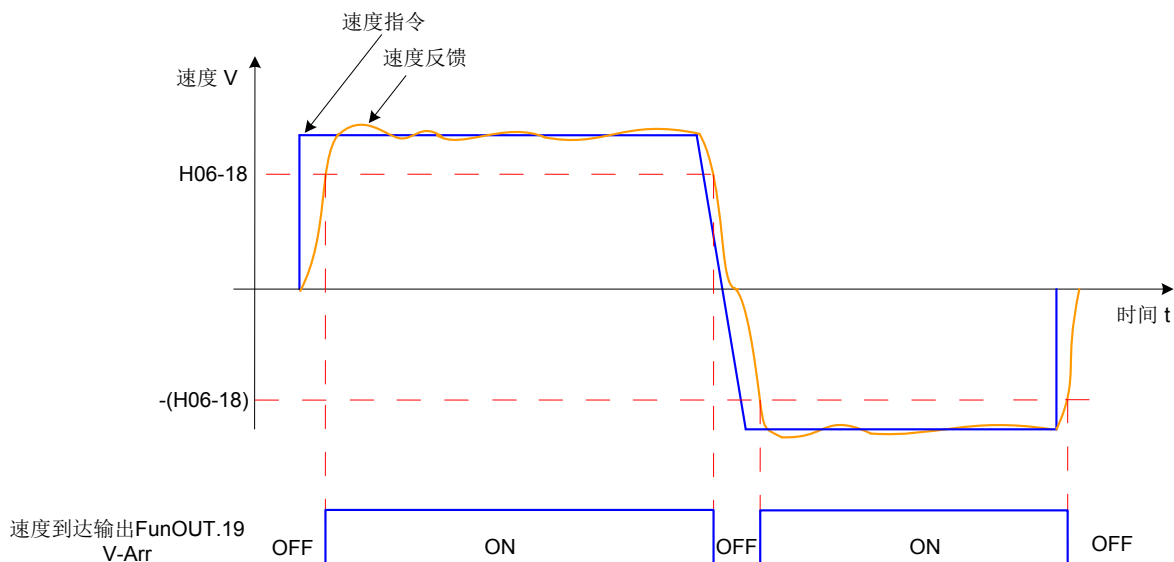
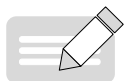


图 5-82 速度到达信号波形图



NOTE

◆ 上图中, ON 代表速度到达 DO 信号有效, OFF 代表速度到达 DO 信号无效。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-18	速度到达信号阈值	10~6000	rpm	设定速度到达信号判定阈值	运行设定	立即生效	1000

使用电机旋转信号输出功能时, 应分配伺服驱动器的一个 DO 端子为 DO 功能 19(FunOUT.19: V-Arr, 速度到达), 并确定 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.19	V-Arr	速度达到	无效, 滤波后电机的速度反馈绝对值大于功能码 H06-18 有效, 滤波后电机的速度反馈绝对值不大于功能码 H06-18

4 零速信号 DO 输出

伺服电机实际转速绝对值小于一定阈值 (H06-19) 时, 认为伺服电机实际转速接近静止, 此时伺服驱动器可输出零速 (FunOUT.3: V-Zero) 信号。反之, 若伺服电机实际转速绝对值不小于该值, 则认为电机未处于静止状态, 零速信号无效。

零速 (FunOUT.3: V-Zero) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。

当速度反馈存在干扰时, 可通过速度反馈 DO 滤波器滤除掉, 相应的滤波时间参数由 H0A-27 设定。

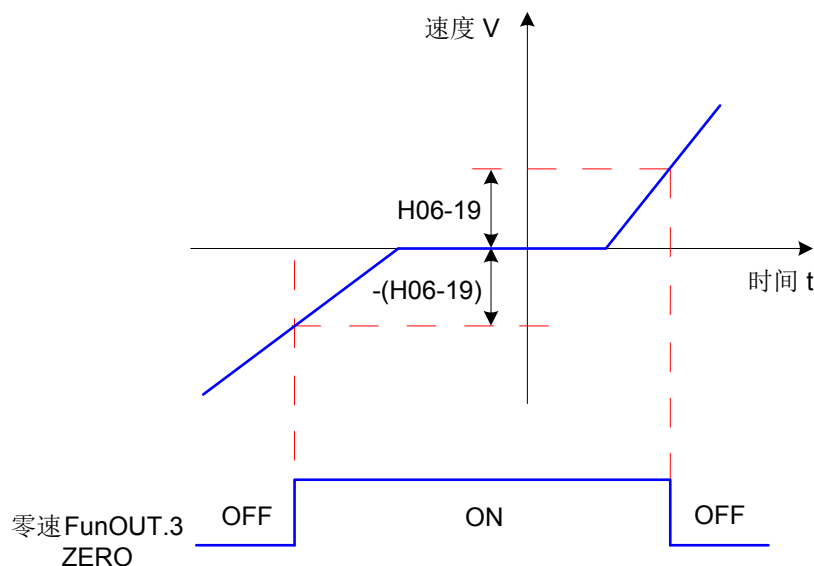
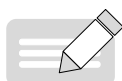


图 5-83 零速信号波形图



NOTE

◆ 上图中, ON 代表零速 DO 信号有效, OFF 代表零速 DO 信号无效。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H06-19	零速输出信号阈值	1~6000	rpm	设定零速输出信号判定阈值	运行设定	立即生效	10

使用电机零速信号输出功能时, 应分配伺服驱动器的一个 DO 端子为 DO 功能 3(FunOUT.3: V-Zero, 零速), 并确定 DO 端子有效逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.3	V-Zero	零速	无效, 电机的速度反馈和给定的差值大于功能码 H06-19 设置值时; 有效, 当电机的速度反馈和给定的差值不大于功能码 H06-19 设置值时。

5.3.6 速度控制模式功能码框图

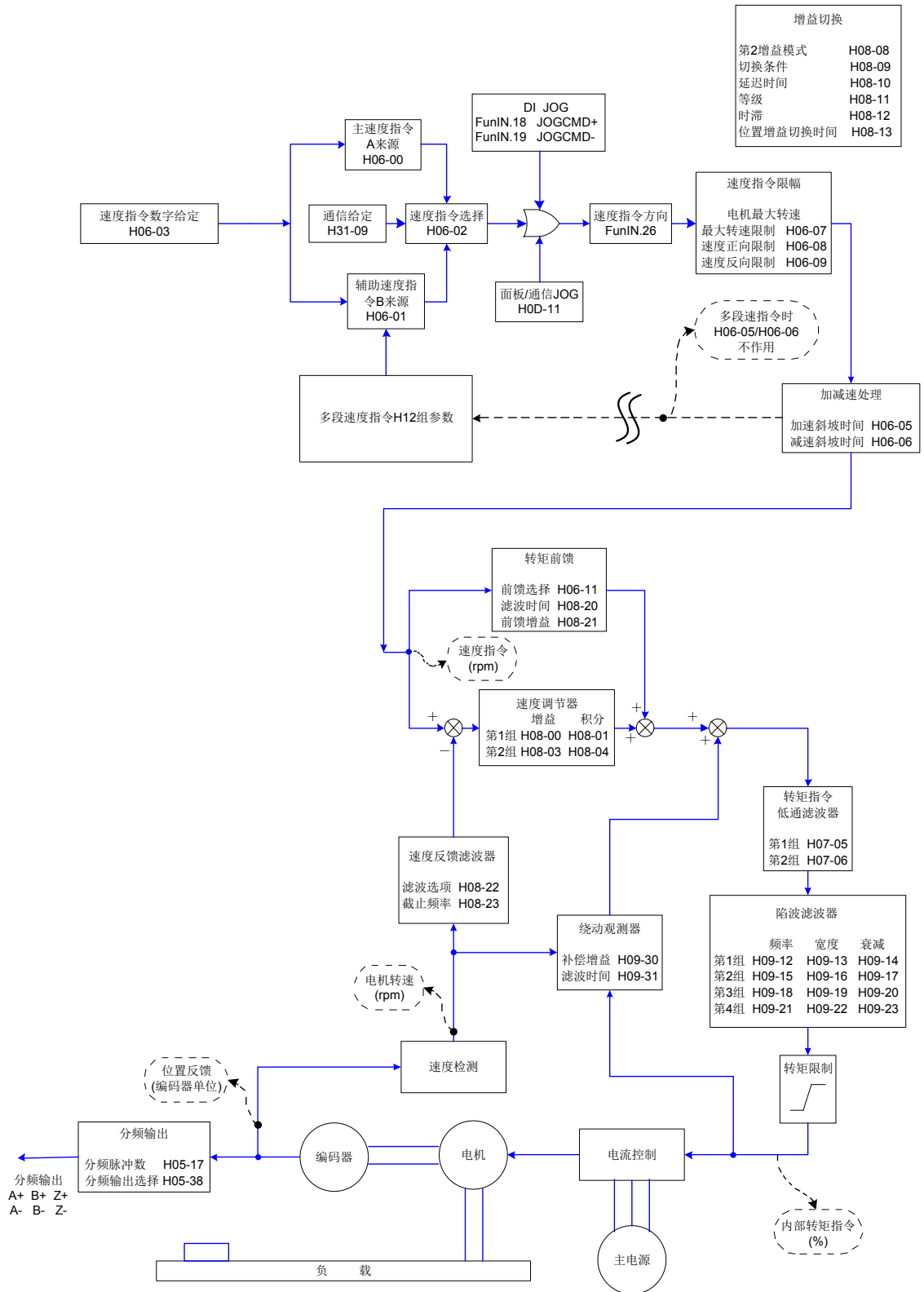


图 5-84 速度控制模式功能码框图

5.4 转矩控制模式

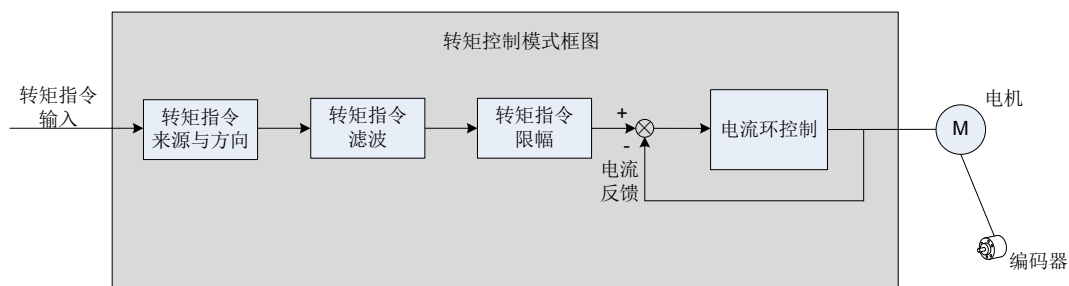


图 5-85 转矩控制框图

通过伺服驱动器面板或汇川驱动调试平台将参数 H02-00 的值设定为 2，伺服驱动器将工作于转矩控制模式。

请按照机械结构和指标设定伺服驱动器参数。以下说明采用转矩控制模式时的基本参数设定。

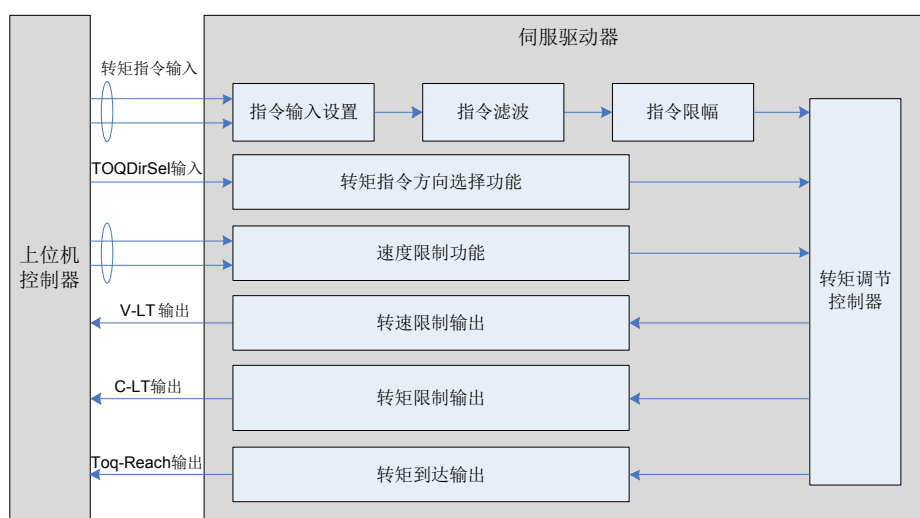


图 5-86 伺服驱动器与上位机信号交互图

5.4.1 转矩指令输入设置

1 转矩指令来源

转矩控制模式具有以下五种转矩指令获取方式，通过功能码 H07-02 设定。

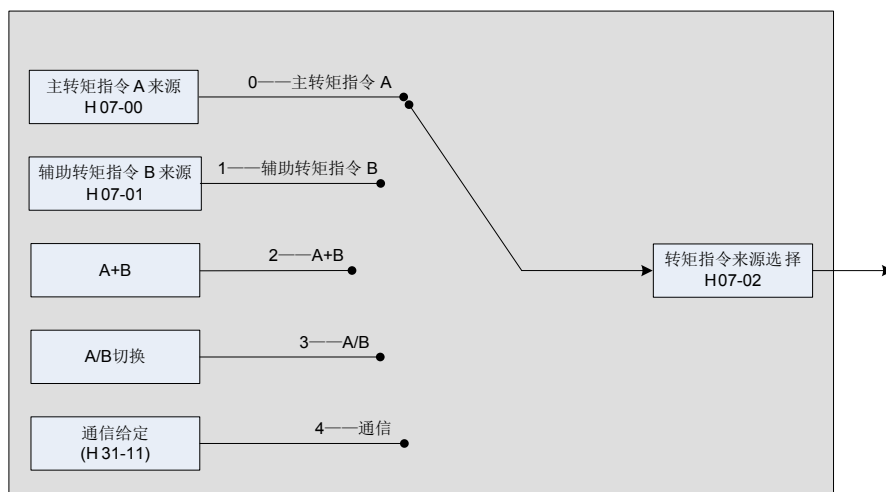


图 5-87 转矩指令来源图

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-02	转矩指令选择	0- 主转矩指令 A 来源 1- 辅助转矩指令 B 来源 2-A+B 来源 3-A/B 切换 4- 通信给定	-	选择转矩指令来源	停机设定	立即生效	0

1) 主转矩指令 A 来源

主转矩指令 A 来源包括数字给定、模拟量电压给定两种指令形式。其中数字给定为内部转矩指令，模拟量电压给定为外部转矩指令。

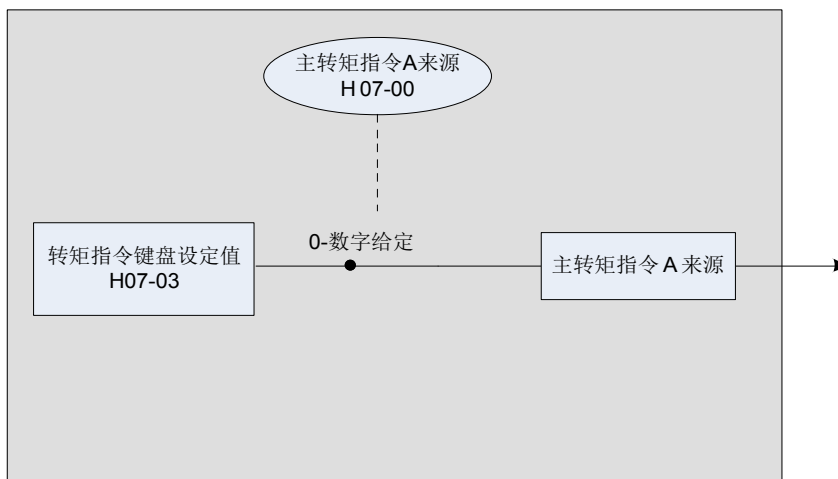


图 5-88 主转矩指令 A 来源说明

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-00	主转矩指令 A 来源	0- 数字给定 (H07-03)	-	选择主转矩指令 A 的来源	停机设定	立即生效	0

a) 数字给定

指通过功能码 H07-03 设定，指令转矩相对于电机额定转矩的百分比。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-03	转矩指令键盘设定值	-400.0~400.0	%	对内部转矩指令进行数值设置其精度 0.1%。	运行设定	立即生效	0

2) 辅助转矩指令 B 来源

辅助转矩指令 B 来源使用方法，同主转矩指令 A 来源，参数详情可参见“[第 7 章 参数说明](#)”。

3) A/B 切换来源

当转矩指令选择“A/B 切换”即功能码 H07-02=3 时，需要将 DI 功能 FunIN.4 分配到相应的 DI 端子上，根据此 DI 端子上的输入信号决定当前 A 指令源输入有效或 B 指令源输入有效。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunIN.4	CMD-SEL	运行指令切换	OFF- 当前运行指令为 A ON- 当前运行指令为 B

4) 通信给定

指当功能码 H07-02 设置为 4 时，转矩指令来源于功能码 H31-11 设定值，且功能码 H31-11 必须通过通信方式修改，控制面板不可见。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H31-11	通信给定转矩指令	-100.000~100.000	%	对通信给定形式的转矩指令值进行设置 其精度为 0.001%。	运行设定	立即生效	-

2 转矩指令方向设置

通过 DI 端子实现转矩指令方向切换，即将 DI 功能 FunIN.25 分配到相应的 DI 端子上，根据此 DI 端子上的输入信号决定当前的转矩指令方向，从而满足转矩指令方向切换的需求。

☆关联功能编码：



编码	名称	功能名	描述
FunIN.25	ToqDirSel	转矩指令方向设置	无效 - 实际转矩指令方向与设定方向相同 有效 - 实际转矩指令方向与设定方向相反

实际电机旋转方向与旋转方向选择 (H02-02)、转矩指令方向、转矩指令方向 DI 切换 (FunIN.25) 三者有关。

表 5-28 转矩控制模式下电机实际旋转方向设置

H02-02	转矩指令正负	FunIN.25	实际电机旋转方向
0	+	无效	逆时针
0	+	有效	顺时针
0	-	无效	顺时针
0	-	有效	逆时针
1	+	无效	顺时针
1	+	有效	逆时针
1	-	无效	逆时针
1	-	有效	顺时针

5.4.2 转矩指令滤波

 注意	
	◆ 若滤波时间常数设定值过大，将降低响应性，请边确认响应性边进行设定！

位置、速度、转矩以及混合控制模式下，伺服驱动器均可实现对转矩指令的低通滤波，使得指令更加平滑，并减少振动。

伺服驱动器提供 2 个转矩指令低通滤波器，默认使用滤波器 1；

使用增益切换功能 (H08-08=1 且 H08-09 ≠ 0)，满足 H08-09 设定条件时，可切换至滤波器 2。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-05	转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	设定第 1 组转矩指令低通滤波时间常数	运行设定	立即生效	0.79
H07-06	第二转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	设定第 2 组转矩指令低通滤波时间常数	运行设定	立即生效	0.79

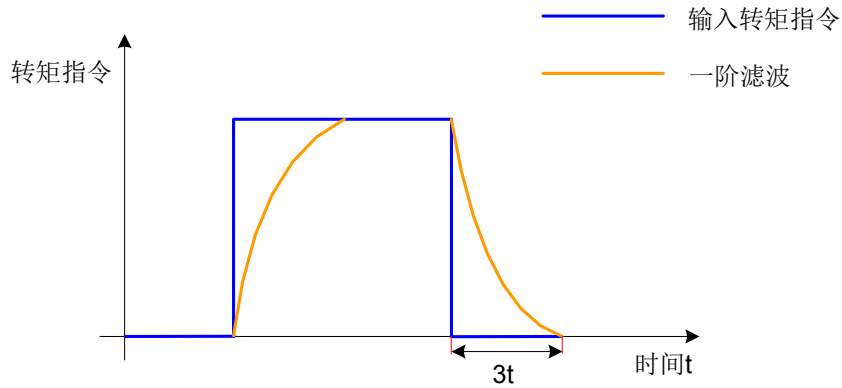


图 5-89 矩形转矩指令一阶滤波示意图

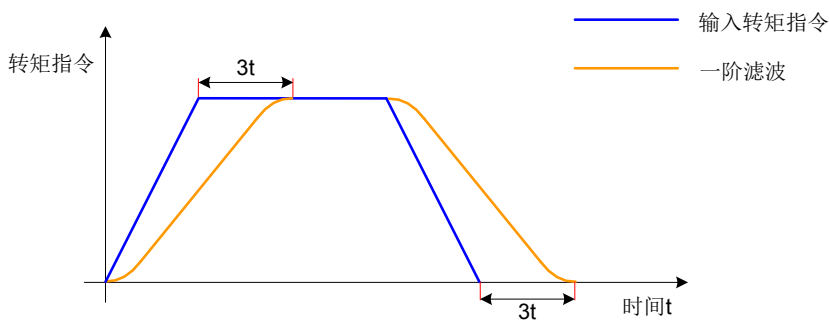


图 5-90 梯形转矩指令一阶滤波示意图

5.4.3 转矩指令限制

⚠ 注意

◆ 转矩指令限制在位置控制、速度控制、转矩控制及混合控制模式下均有效，且必须对其进行设置！

为保护驱动器和电机，应对转矩指令进行限制。

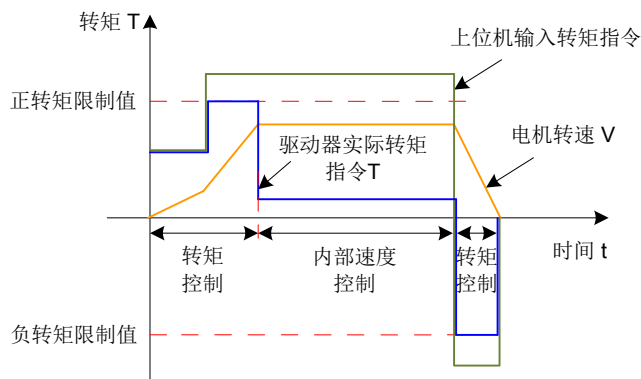


图 5-91 转矩给定与转矩限制

当上位机输入或速度调节器输出的转矩指令的绝对值，大于转矩指令限制的绝对值时，则实际驱动器的转矩指令被限幅等于转矩指令限制值；反之，则等于上位机输入或速度调节器输出的转矩指令值。

任一时刻，有且只有一个转矩限制值有效。且正负转矩限制值均不超过驱动器和电机的最大转矩以及±300.0%额定转矩。

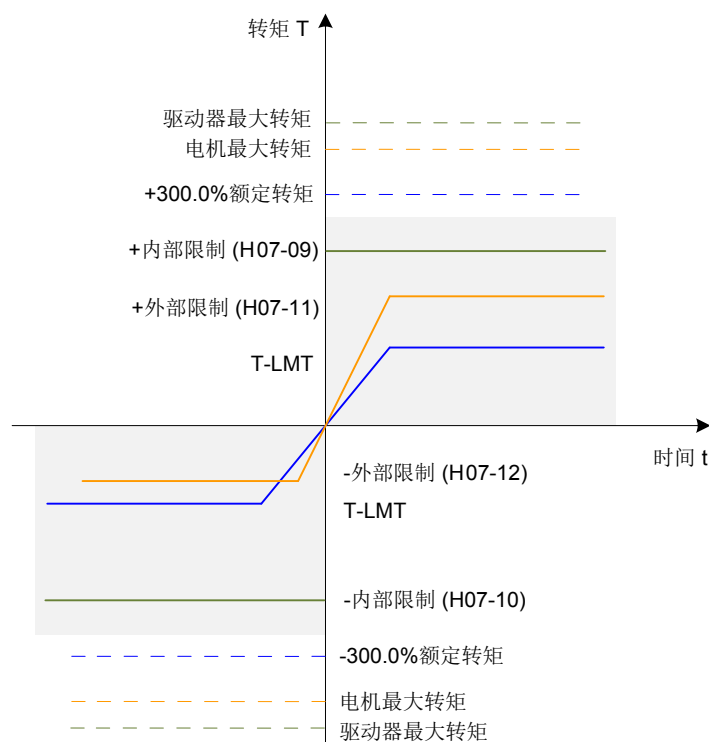


图 5-92 转矩限制举例

1 设定转矩限制来源

转矩限制来源可由功能码 H07-07 设定。设定转矩限制后，驱动器转矩指令将被限制在转矩限制值以内，当达到转矩限制值后，则电机将以转矩限制值为转矩指令运行。转矩限制值应根据负载运行要求设定。设定过小，可能导致电机加减速度能力减弱，恒转矩运行时，电机实际转速值达不到需求值。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-07	转矩限制来源	0- 正负内部转矩限制 1- 正负外部转矩限制	-	选择转矩限制来源	停机设定	立即生效	0

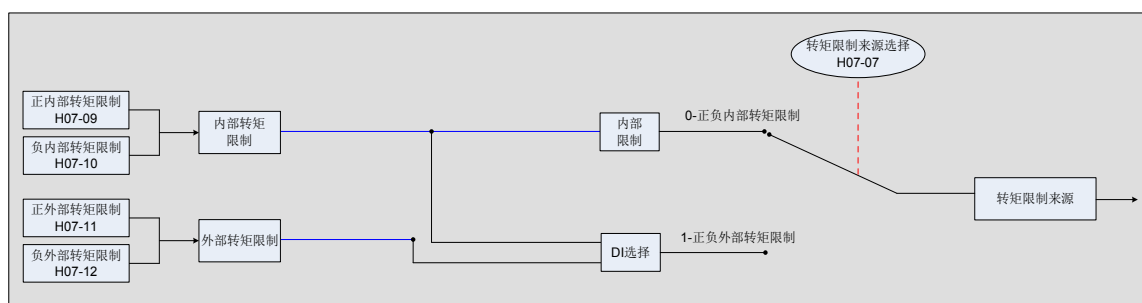


图 5-93 转矩限制来源

以下图示，均为转矩模式下，上位机输入的转矩指令绝对值大于转矩限制值绝对值的情况。

1) H07-07 = 0: 正负内部转矩限制

转矩指令限制值仅由内部功能码 H07-09 和 H07-10 决定。

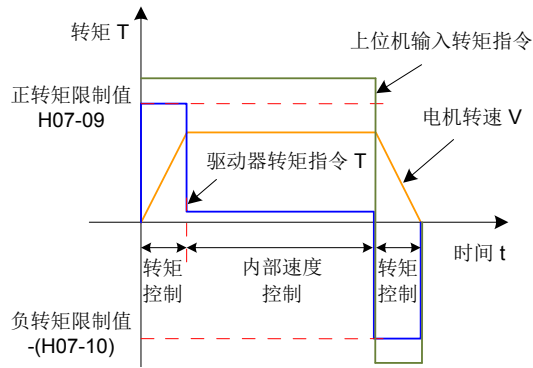


图 5-94 H07-07=0 转矩限制曲线图

2) H07-07 = 1: 正负外部转矩限制

转矩指令限制值根据外部 DI 信号的逻辑状态选择。正转矩限制值在功能码 H07-09 和 H07-11 之间选择；负转矩限制值在功能码 H07-10 和 H07-12 之间选择。

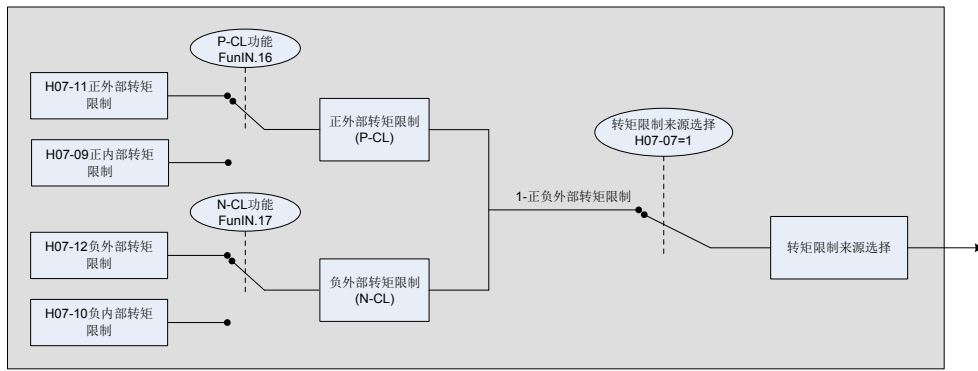


图 5-95 H07-07=1 转矩限制来源

表 5-29 H07-07=1 说明

DI 功能状态		P-CL	
		OFF	ON
N-CL	OFF		
	ON		

此时，分配驱动器的 2 个 DI 端子分别为 DI 功能 FunIN.16 (P-CL: 正外部转矩限制) 与 FunIN.17 (N-CL: 负外部转矩限制)，并确定 DI 端子逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunIN.16	P-CL	正外部转矩限制	根据 H07-07 的选择，进行转矩限制源的切换。 H07-07=1 时： 有效 - 正转外部转矩限制有效；无效 - 正转内部转矩限制有效。
FunIN.17	N-CL	负外部转矩限制	根据 H07-07 的选择，进行转矩限制源的切换。 H07-07=1 时： 有效 - 反转外部转矩限制有效；无效 - 反转内部转矩限制有效。

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-09	正内部转矩限制	0~400.0	%	设定内部正负转矩限制值	运行设定	立即生效	300.0
H07-10	负内部转矩限制	0~400.0	%	(100% 对应 1 倍额定转矩)	运行设定	立即生效	300.0
H07-11	正外部转矩限制	0~400.0	%	设定外部正负转矩限制值	运行设定	立即生效	300.0
H07-12	负外部转矩限制	0~400.0	%	(100% 对应 1 倍额定转矩)	运行设定	立即生效	300.0

2 设定转矩限制 DO 输出信号

转矩指令达到转矩限制值时，驱动器输出转矩限制信号 (FunOUT.7: C-LT, 转矩限制信号)，供上位机使用，此时应分配驱动器的 1 个 DO 端子为 DO 功能 FunOUT.7，并确定 DO 端子逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.7	C-LT	转矩限制信号	有效 - 驱动器转矩指令达到转矩限制值，并被限制为限制值 无效 - 驱动器转矩指令未达到限定值

5.4.4 转矩模式下速度限制

转矩控制模式下，若给定转矩指令过大，大于机械侧负载转矩，则将导致电机持续加速，可能发生超速现象，损坏机械设备。因此，为保护机械，必须对电机的转速进行限制。

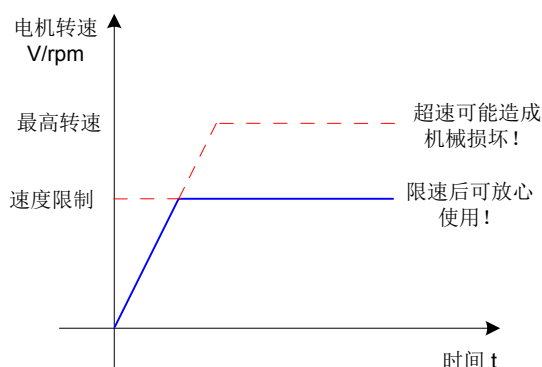


图 5-96 转矩模式速度限制示意图

1 设定速度限制来源

转矩模式下，速度限制来源的选择可由功能码 H07-17 设定。设定速度限制后，实际电机转速将被限制在速度限制值以内。达到速度限制值后，电机以速度限制值恒速运行。速度限制值应根据负载运行要求设定。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-17	速度限制来源选择	0- 内部速度限制 1- 将 V-LMT 用作外部速度限制输入 2-DI 选择 H07-19/H07-20 作为内部速度限制	-	选择转矩模式下速度限制来源	立即生效	运行设定	0

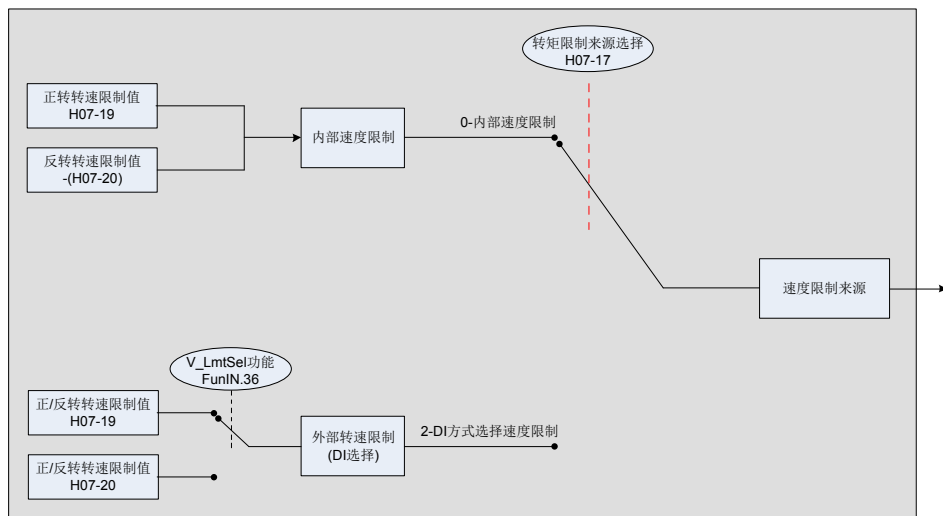


图 5-97 速度限制来源

1) H07-17=0: 内部速度限制

电机不同方向旋转时，转速仅由内部功能码 H07-19 和 H07-20 决定。

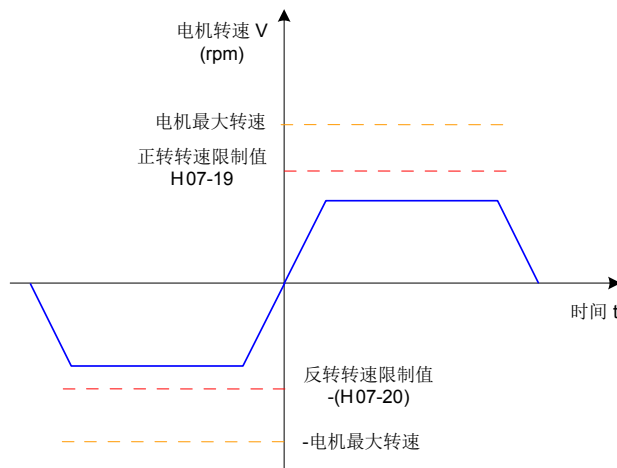


图 5-98 H07-17=0 速度限制曲线图

2) H07-17=1: 外部速度限制

电机不同方向旋转时，通过 H07-18 指定的外部模拟通道，输入转速限制对应的电压。当 AI 输入小于内部速度限制 (H07-19/H07-20) 时，AI 限制有效；反之，当 AI 输入大于内部速度限制 (H07-19/H07-20) 时，内部速度限制有效。

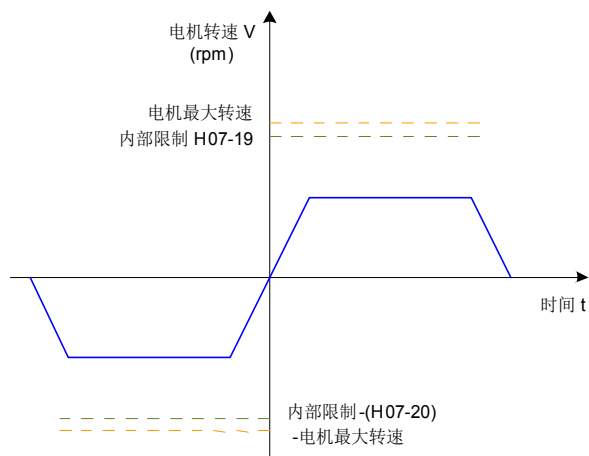


图 5-99 H07-17=1 速度限制曲线图

3) H07-17=2: DI 方式选择速度限制

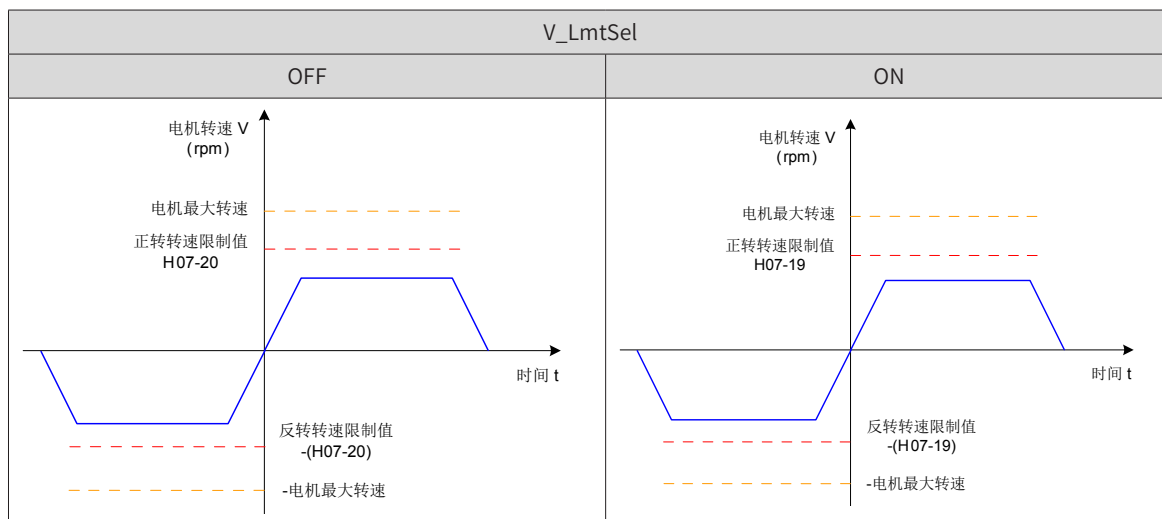
伺服驱动器根据实际的 DI 端子逻辑选择 H07-19 或 H07-20 作为正 / 反转速度限制值。

此时，应分配伺服驱动器一个 DI 逻辑为 DI 功能 FunIN.36 (V-LmtSel: 内部速度限制源) 并分配 DI 端子逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunIN.36	V_LmtSel	内部速度限制源	无效 -H07-19 作为内部正 / 反转速度限制值 有效 -H07-20 作为内部正 / 反转速度限制值

表 5-30 速度限制说明



☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-19	转矩控制时正向速度限制值 / 转矩控制时速度限制值 1	0~6000	rpm	设定转矩模式下正向速度限制值 / 设定转矩模式下速度限制值 1	立即生效	运行设定	3000
H07-20	转矩控制时负向速度限制值 / 转矩控制时速度限制值 2	0~6000	rpm	设定转矩模式下反向速度限制值 / 设定转矩模式下速度限制值 2	立即生效	运行设定	3000

2 设定速度限制 DO 输出信号

转矩模式下，伺服电机实际转速绝对值超过速度限制值，且时间达到 H07-40 时，认为伺服电机实际转速受限，此时伺服驱动器可输出速度受限 (FunOUT.8: V-LT) 信号，供上位机使用。反之，不满足任一条件，速度受限信号无效。

速度受限 (FunOUT.8: V-LT) 信号的判断仅在转矩模式，伺服运行状态下进行。

应分配伺服驱动器的 1 个 DO 端子为 DO 功能 FunOUT.8，并设置 DO 端子逻辑。

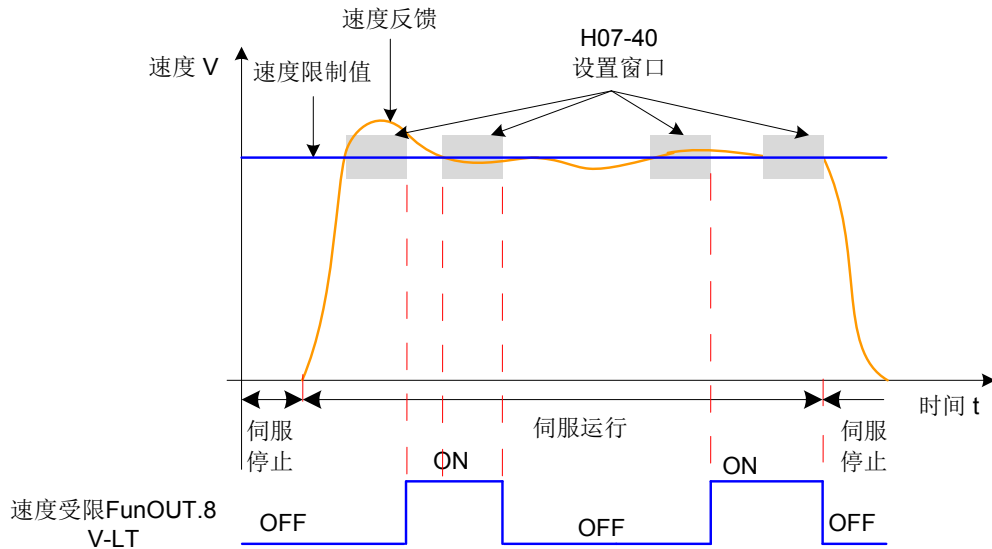


图 5-100 速度限制 DO 输出波形举例

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.8	V-LT	速度受限	无效 - 电机转速未达到速度限制值 有效 - 电机转速达到速度限制值，并以限速值为速度指令，内部构建速度环运行。

5.4.5 转矩到达输出

转矩到达功能用于判断，实际转矩指令是否达到设定区间。实际转矩指令达到转矩指令阈值时，驱动器可输出对应的 DO 信号 (FunOUT.18: ToqReach, 转矩到达) 供上位机使用。

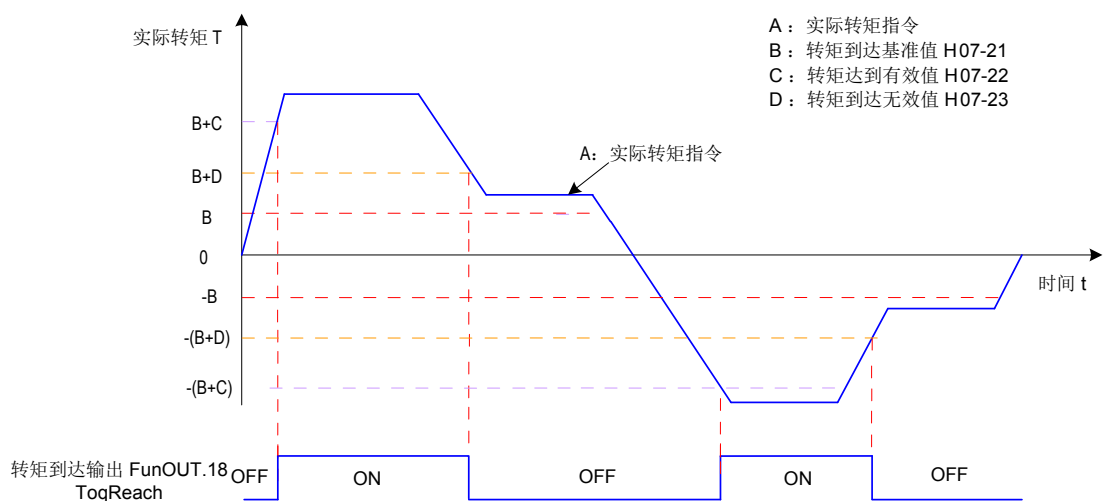


图 6-101 转矩到达输出波形举例

实际转矩指令 (可通过 H0B-02 查看): A;

转矩到达基准值 H07-21: B;

转矩到达有效值 H07-22: C;

转矩到达无效值 H07-23: D;

其中 C 和 D 是在 B 基础上的偏置。

因此, 转矩到达 DO 信号由无效变为有效时, 实际转矩指令必须满足:

$$|A| \geq B+C$$

否则, 转矩到达 DO 信号保持无效。

反之, 转矩到达 DO 信号由有效变为无效时, 实际转矩指令必须满足:

$$|A| < B+D$$

否则, 转矩到达 DO 信号保持有效。

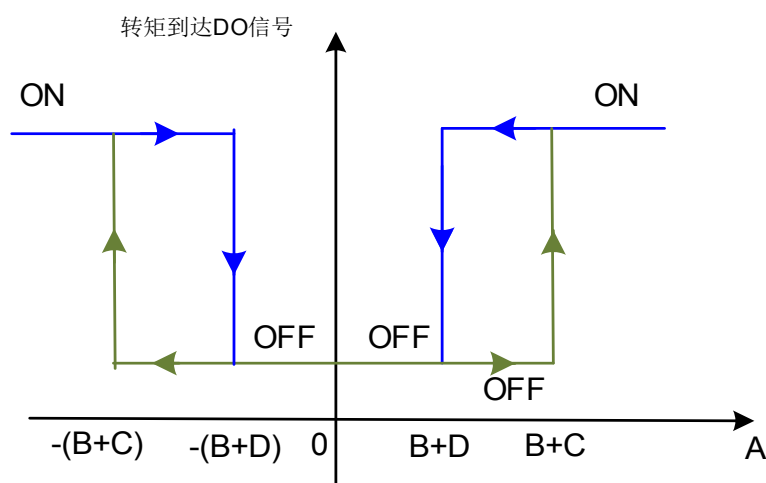


图 5-102 转矩到达输出有效说明

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H07-21	转矩到达基准值	0~300.0	%	设定转矩到达指令基准值 (100% 对应一倍额定转矩)	运行设定	立即生效	0
H07-22	转矩到达有效值	0~300.0	%	设定转矩到达有效偏移阈值 (100% 对应一倍额定转矩)	运行设定	立即生效	20.0
H07-23	转矩到达无效值	0~300.0	%	设定转矩到达无效偏移阈值 (100% 对应一倍额定转矩)	运行设定	立即生效	10.0

使用转矩到达 DO 信号时, 应将伺服驱动器的 1 个 DO 端子分配为 DO 功能 18(FunOUT.18: ToqReach, 转矩到达), 并确定 DO 端子逻辑。

☆关联功能编码:

编码	名称	功能名	描述
FunOUT.18	ToqReach	转矩到达	有效 - 转矩指令绝对值达到设定值 无效 - 转矩指令绝对值小于设定值

5.4.6 转矩控制模式功能码框图

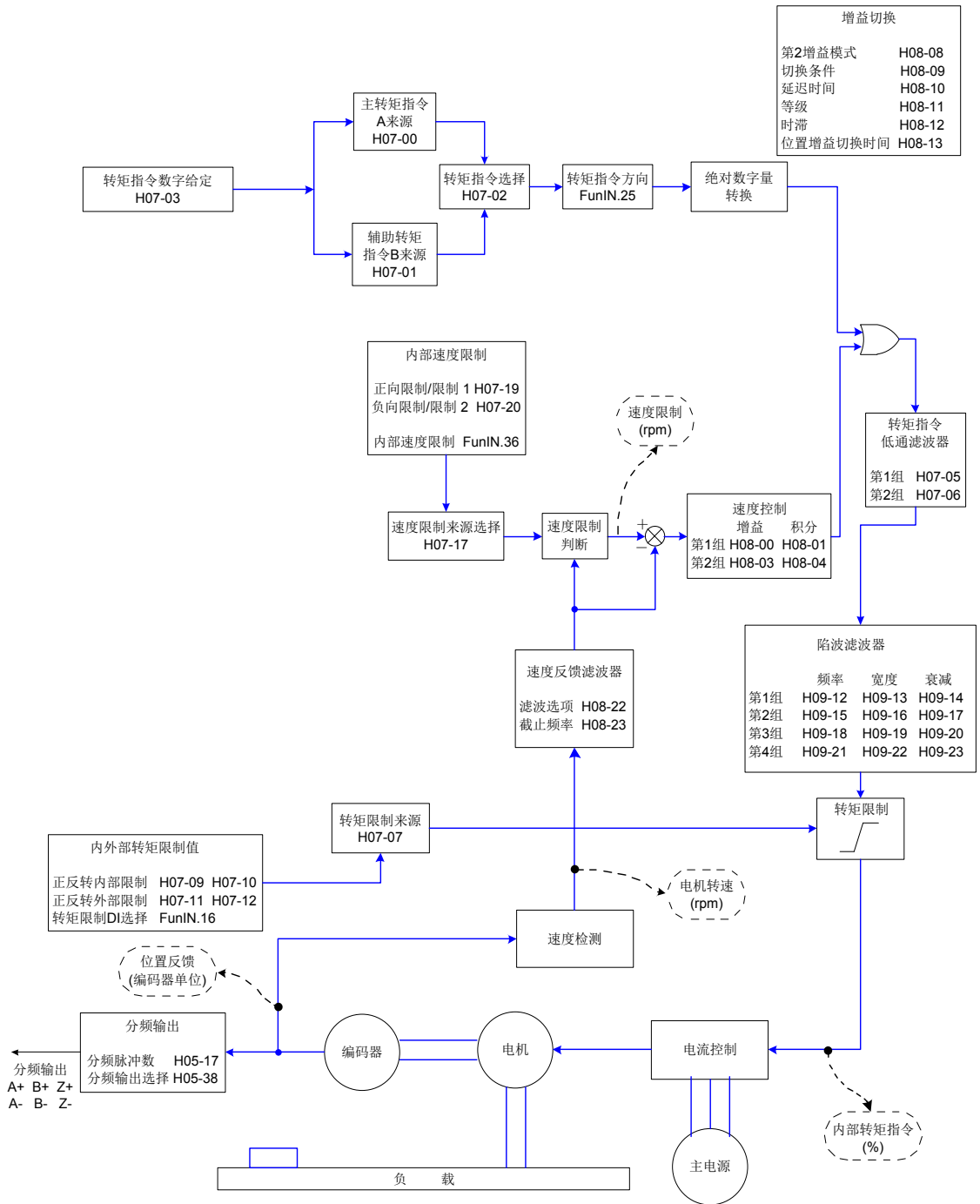


图 5-103 转矩控制模式功能码框图

5.5 混合控制模式

混合控制模式指，在伺服使能为 ON，伺服状态为“run”时，伺服驱动器的工作模式可在不同控制模式之间切换。混合控制模式有以下 4 种。

- 转矩模式速度模式
- 速度模式位置模式
- 转矩模式位置模式
- 速度模式位置模式转矩模式

通过面板或汇川驱动调试平台设定功能码 H02-00，伺服驱动器将工作于混合控制模式。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-00	控制模式选择	0- 速度模式 1- 位置模式 2- 转矩模式 3- 转矩模式速度模式 4- 速度模式位置模式 5- 转矩模式位置模式 6- 转矩模式速度模式位置模式	设置伺服驱动器的控制模式	停机设定	立即生效	1

请按照机械结构和指标分别设定不同控制模式下伺服驱动器参数。设定方式参考第 7 章关于“H02-00”的参数说明。

H02-00=3/4/5 时，请将伺服驱动器的 1 个 DI 端子配置为功能 10(FunIN.10: M1_SEL，模式切换 1)，并确定 DI 端子有效逻辑；H02-00=6 时请将伺服驱动器的 2 个 DI 端子分别配置为功能 10(FunIN.10: 模式切换 1)，和功能 11(FunIN.11: 模式切换 2)，并确定 DI 端子有效逻辑。

☆关联功能编码：

编码	名称	功能名	功能			
FunIN.10	M1_SEL	模式切换 1	用于在混合控制模式下，伺服状态为“run”时，设置驱动器当前控制模式			
			H02-00	M1_SEL 端子逻辑		控制模式
			3	无效		转矩模式
				有效		速度模式
			4	无效		速度模式
				有效		位置模式
5	无效		转矩模式			
	有效		位置模式			
FunIN.11	M2_SEL	模式切换 2	用于在混合控制模式下，伺服状态为“run”时，设置驱动器当前控制模式			
			H02-00	M2_SEL 端子逻辑	M1_SEL 端子逻辑	控制模式
			6		有效	位置模式
				有效	无效	速度模式
				无效	无效	转矩模式

5.6 绝对值系统使用说明

5.6.1 概述

绝对值编码器既检测电机在旋转 1 周内的位置，又对电机旋转圈数进行计数，单圈分辨率 8388608 (2^{23})，可记忆 16 位多圈数据。使用绝对值编码器构成的绝对值系统分为绝对位置线性模式和绝对位置旋转模式，在位置、速度和转矩控制模式下均可使用，驱动器断电时编码器通过电池备份数据，上电后驱动器通过编码器绝对位置计算机械绝对位置，无需重复进行机械原点复归操作。

SV660P 系列伺服驱动器匹配绝对值编码器时，需设置电机编号 H00-00=14101（汇川 23 位绝对值编码器），根据实际应用情况设置 H02-01（绝对值系统选择）。初次接通电池时会发生 Er.731（编码器电池故障），需设置 H0D-20=1 复位编码器故障，再进行原点复归操作。

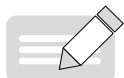
注：修改 H02-02（旋转方向选择）或 H0D-20（绝对编码器复位使能）操作时，编码器绝对位置会发生突变，导致机械绝对位置基准发生变化，因此需要进行机械原点复归操作。使用驱动器内部原点复归功能时，原点复归结束驱动器内部会自动计算机械绝对位置与编码器绝对位置偏差，并存储在驱动器 EEPROM 中。

5.6.2 相关功能码设定

1 绝对值系统设置

设置 H00-00=14101 选择汇川 23 位绝对值编码器电机，通过 H02-01 选择绝对位置模式。

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H00-00	电机编号	14000- 汇川 20 位增量编码器电机 14101- 汇川 23 位绝对值编码器电机	选择汇川 23 位绝对值编码器电机	停机设定	再次通电	14000
H00-08	绝对值编码器类型	14100- 多圈绝对值编码器 其他 - 单圈绝对值编码器	绝对值编码器类型选择	停机设定	再次通电	0
H02-01	绝对值系统选择	0- 增量位置模式 1- 绝对位置线性模式 2- 绝对位置旋转模式	选择绝对位置模式	停机设定	再次通电	0



NOTE

◆ 绝对位置模式下，系统自动检测电机编号是否为绝对值编码器电机，如果设置错误，发生“Er.122 绝对位置模式产品匹配故障”。

2 绝对值位置线性模式

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0B-07	绝对位置计数器	-	位置模式下，显示电机当前绝对位置（指令单位）。	显示	-	0
H0B-58	机械绝对位置（低 32 位）	-	绝对位置线性模式或绝对位置旋转模式下，负载位置换算至电机端的位置。	显示	-	0
H0B-60	机械绝对位置（高 32 位）	-		显示	-	0
H0B-77	绝对值编码器绝对位置（低 32 位）	-	绝对值编码器反馈的绝对位置。	显示	-	0
H0B-79	绝对值编码器绝对位置（高 32 位）	-		显示	-	0

此模式主要用于设备负载行程范围固定，编码器多圈数据不会溢出的场合，如下图滚珠丝杠传动机构。

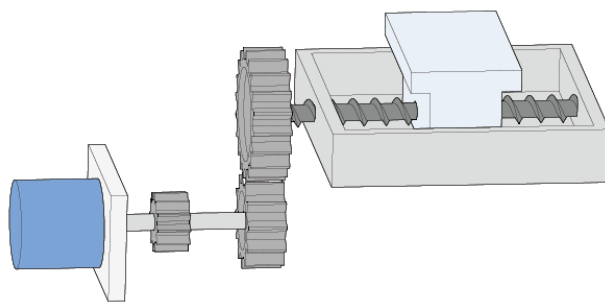


图 5-104 滚珠丝杠传动机构示意图

假设机械绝对位置 (H0B-58 和 H0B-60) 为 P_M ，编码器绝对位置为 P_E 【 P_E 范围为 $-2^{38} \sim (2^{38}-1)$ 】，绝对位置线性模式位置偏置 (H05-46 和 H05-48) 为 P_O ，则三者关系为 $P_M = P_E - P_O$ 。

假设电子齿轮比为 $\frac{B}{A}$ ，绝对位置计数器 (H0B-07) 表示机械当前绝对位置 (指令单位)， $H0B-07 = P_M / (\frac{B}{A})$ 。

绝对位置线性模式位置偏置 H05-46 和 H05-48 默认为 0，启用驱动器原点复归功能，原点复归结束后驱动器自动计算编码器绝对位置与机械绝对位置偏差，赋值给 H0546 和 H0548 并保存在 EEPROM 中。

绝对位置线性模式编码器多圈数据范围是 $-32768 \sim 32767$ ，如果正转圈数大于 32767 或反转圈数小于 -32768，会发生 Er. 735 编码器多圈计数溢出故障，可通过设置 H0A-36 屏蔽该故障。

3 绝对值位置旋转模式

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H05-50	绝对位置旋转模式机械齿轮比 (分子)	1-65535	1	绝对位置旋转模式下负载与电机的机械传动齿轮比，H0552=0 且 H0553=0 时有效。	停机设定	立即生效	65535
H05-51	绝对位置旋转模式机械齿轮比 (分母)	1-65535	1		停机设定	立即生效	1
H05-52	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数 (编码器单位 低 32 位)	0~ 4294967295	编码器单位	绝对位置旋转模式下负载旋转一圈电机端转动的脉冲数。	停机设定	立即生效	0
H05-54	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数 (编码器单位 高 32 位)	0~ 127	编码器单位		停机设定	立即生效	0
H0B-58	机械绝对位置 (低 32 位)	-	编码器单位	绝对位置线性模式或绝对位置旋转模式下，负载位置换算至电机端的位置。	显示	-	0
H0B-60	机械绝对位置 (高 32 位)	-	编码器单位		显示	-	0
H0B-77	绝对值编码器绝对位置 (低 32 位)	-	编码器单位	绝对值编码器反馈的绝对位置。	显示	-	0
H0B-79	绝对值编码器绝对位置 (高 32 位)	-	编码器单位		显示	-	0
H0B-81	旋转负载单圈位置 (低 32 位)	-	编码器单位	绝对位置旋转模式下，旋转负载 1 圈内位置换算至电机端的电机位置。	显示	-	0
H0B-83	旋转负载单圈位置 (高 32 位)	-	编码器单位		显示	-	0
H0B-85	旋转负载单圈位置	-	指令单位	绝对位置旋转模式下，旋转负载 1 圈内位置。	显示	-	0

此模式主要用于设备负载行程范围不受限制，掉电时电机单方向旋转圈数小于 32767，如下图旋转负载。

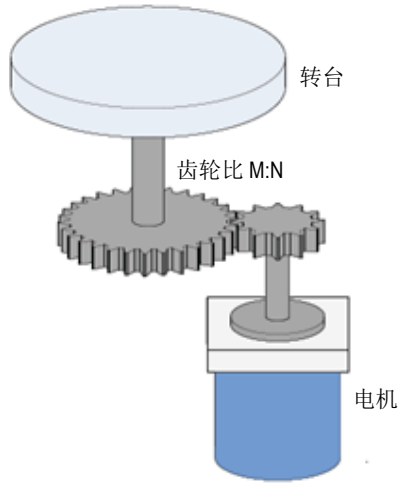


图 5-105 旋转负载示意图

驱动器内部计算机械绝对位置上限值优先使用 H05-52、H05-54，当 H05-52、H05-54 均为 0 的情况下再使用机械齿轮比 H05-50、H05-51 计算。假设编码器分辨率 R_E ， $R_E=2^{23}$ ，假设负载旋转一圈对应的编码器脉冲数为 R_M ，H05-52 或 H05-54 不等于 0 时， $R_M=H05-54 \times 2^{32} + H05-52$ ；H05-52、H05-54 均为 0 时， $R_M=R_{E0}$ 。

假设电子齿轮比为 $\frac{B}{A}$ ，绝对位置计数器（H0B-07）表示机械当前绝对位置（指令单位）， $H0B-07=R_M / (\frac{B}{A})$ 。旋转负载单圈位置与转台位置对应关系如下图所示。

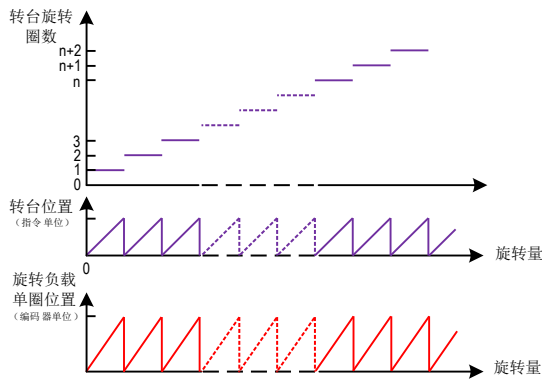


图 5-106 旋转负载单圈位置与转台位置对应关系示意图

编码器反馈位置与旋转负载单圈关系如下图所示：

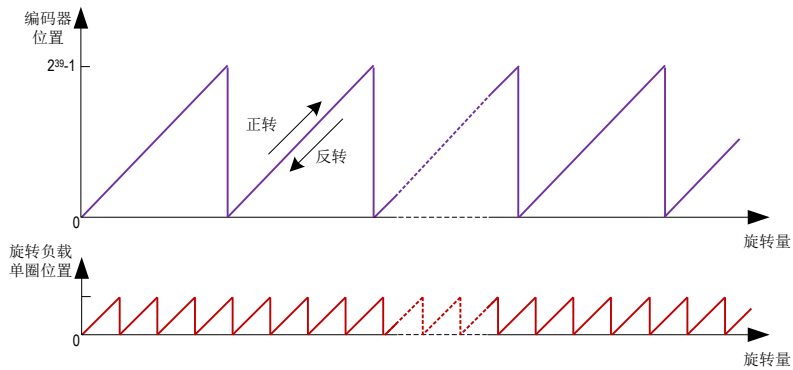


图 5-107 编码器反馈位置与旋转负载位置关系示意图

绝对位置旋转模式多圈数据范围无限制，屏蔽 Er. 735 编码器多圈计数溢出故障。

4 编码器反馈数据

绝对值编码器反馈数据可分为编码器旋转圈数数据和编码器的 1 圈内位置，增量位置模式无编码器旋转圈数数据反馈。

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0B-70	绝对值编码器旋转圈数数据	-	r	绝对值编码器反馈的旋转圈数。	显示	-	0
H0B-71	绝对值编码器的 1 圈内位置	-	编码器单位	绝对值编码器反馈的 1 圈内绝对位置。	显示	-	0

5 编码器多圈溢出故障选择

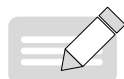
绝对位置线性模式下通过设置 H0A-36 屏蔽编码器多圈溢出故障。

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-36	编码器多圈溢出故障选择	0- 不屏蔽 1- 屏蔽	-	绝对位置线性模式下通过设置 H0A-36 屏蔽编码器多圈溢出故障。	停机设定	立即生效	0

6 绝对编码器复位操作

通过设置 H0D-20 复位编码器内部故障或复位编码器反馈多圈数据。

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0D-20	绝对编码器复位使能	0- 无操作 1- 复位故障 2- 复位故障和多圈数据	-	通过设置 H0D-20 复位编码器内部故障或复位编码器反馈多圈数据。	停机设定	立即生效	0



NOTE

◆ 执行复位编码器反馈多圈数据操作后，编码器绝对位置发生突变，需要进行机械原点复归操作。

5.6.3 绝对值系统电池盒使用注意事项

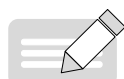
初次接通电池时会发生 Er.731 (编码器电池故障)，需设置 H0D-20=1 复位编码器故障，再进行绝对位置系统操作。

当检测电池电压小于 3.0V 时，会发生 Er.730 (编码器电池警告)，请更换电池，更换方法如下：

第一步：驱动器上电，处于非运行状态下；

第二步：更换电池；

第三步：驱动器自动解除 Er.730 (编码器电池警告) 后，无其它异常警告，可正常运行。



NOTE

- ◆ 在伺服掉电情况下，更换电池再次上电会发生 Er.731 (编码器电池故障)，多圈数据发生突变，请设置 H0D-20=1 复位编码器故障，重新进行原点复归功能操作；
- ◆ 驱动器掉电状态下，请确保电机最高转速不超过 6000rpm，以保证编码器位置信息被准确记录；
- ◆ 存储期间请按规定环境温度存储，并保证电池接触可靠、电量足够，否则可能导致编码器位置信息丢失。

5.6.4 软限位功能

传统硬件限位功能：传统方式中极限位只能通过外部信号给定，将外部传感器信号接入伺服驱动器 CN1 接口。

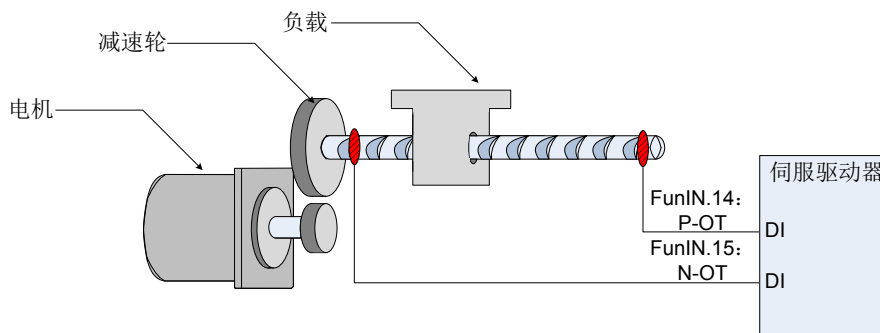


图 5-108 限位开关的安装示意图

软限位功能：指通过驱动器内部位置反馈与设置的限位值进行比较，当超出限位值后立即报警、执行停机操作。该功能在绝对位置模式和增量位置模式下均可使用，增量位置模式需要设置 H0A-40=2，驱动器上电后先进行原点复归查找机器原点，再启用软限位功能。

表 5-31 传统硬件限位与软限位功能优劣势比较

传统硬件限位功能		软限位功能	
1	只能限定为线性运动、单圈旋转运动	1	不仅可在线性运动中使用时，在旋转模式下同样适用
2	需要外部具备安装机械限位开关	2	无需硬件接线，防止线路接触不良导致误动作
3	无法判断机械打滑异常	3	内部位置比较，防止机械打滑导致动作异常
4	当断电后，机械移出限位，无法判断、无法报警		

表 5-32 软限位相关功能码

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-40	软限位设置	0- 不使能软限位 1- 上电后立即使能软限位 2- 原点回零后使能软限位	1	软限位功能选择。	停机设定	立即生效	0
H0A-41	绝对位置限制最大值	-2147483648~2147483647	指令单位	软限位功能绝对位置限制最大值。	停机设定	立即生效	2147483647
H0A-43	绝对位置限制最小值	-2147483648~2147483647	指令单位	软限位功能绝对位置限制最小值。	停机设定	立即生效	-2147483648

- H0A-40=0 时，不使能软限位功能；
- H0A-40=1 时，驱动器上电后立即使能软限位功能。当绝对位置计数器（H0B-07）大于 H0A-41 发生 Er.950 警告，执行正向超程停机；当绝对位置计数器（H0B-07）小于 H0A-43 发生 Er.952 警告，执行负向超程停机；
- H0A-40=2 时，驱动器上电后原点复归前不使能软限位，原点复归后当绝对位置计数器（H0B-07）大于 H0A-41，发生 Er.950 警告，执行正向超程停机；原点复归后当绝对位置计数器（H0B-07）小于 H0A-43，发生 Er.952 警告，执行正向超程停机；

5.7 辅助功能

为保证伺服系统正确工作，驱动器提供以下辅助功能。

5.7.1 软件复位功能

伺服驱动器未发生第 1 类不可复位故障时，非运行状态下，若现场设备不允许随意掉电，但驱动器需要重新上电场合，可使用软件复位功能。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0D-00	软件复位	0- 无操作 1- 使能	软件复位功能使能后，在无需掉电的情况下，驱动器内程序自动复位（类似执行上电时程序复位操作）	停机设定	立即生效	0

5.7.2 电机保护功能



1 电机过载保护

伺服电机通电后，由于电流的热效应，不断产生热量，同时向周围环境释放热量。当产生的热量超过释放的热量时，电机温度升高，温度过高，将导致电机烧毁。因此，驱动器提供电机过载保护功能，防止电机由于温度过高而烧毁。

通过设置电机过载保护增益 (H0A-04)，可以调整电机过载故障 (Er.620) 报出的时间。H0A-04 一般保持为默认值，但发生以下情况时，可根据电机实际发热情况进行更改：

- 伺服电机工作环境温度较高的场合；
- 伺服电机循环运动，且单次运动周期短、频繁加减速的场合。

在确认电机不致烧毁的场合，也可屏蔽电机过载 (H0A-26=1)。

 注意	
	◆ 谨慎使用电机过载屏蔽功能，否则将导致电机烧毁！

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-04	电机过载保护增益	50~300	%	设置电机过载故障 (Er.620) 报出的时间	停机设定	立即生效	100
H0A-26	电机过载屏蔽使能	0- 开放电机过载检测 1- 屏蔽电机过载检测	-	设置是否使能电机过载故障 (Er.620) 和电机过载警告 (Er.909)	停机设定	立即生效	0

2 电机堵转过温保护

伺服电机堵转时电机转速几乎为零，而实际电流很大，此时电机严重发热！伺服电机具有一定的堵转运行能力，但超过允许时间，电机将由于温度过高而烧毁。因此，驱动器提供电机堵转过温保护功能，防止电机堵转情况下温度过高而烧毁。

通过设置电机堵转过温保护时间阈值 (H0A-32)，可以改变电机堵转过温故障 (Er.630) 报出的时间，通过 H0A-33 可以设置是否开启电机堵转过温保护，默认开启。

注 意	
	◆ 谨慎使用电机堵转过温保护屏蔽功能，否则将导致电机烧毁！

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-32	堵转过温保护时间窗口	10~65535	ms	设置电机堵转过温故障 (Er.630) 报出时间	运行设定	立即生效	200
H0A-33	堵转过温保护使能	0- 屏蔽电机堵转过温保护监测 1- 开放电机堵转过温保护监测	-	设置是否使能电机堵转过温故障 (Er.630)	运行设定	立即生效	1

3 电机速度保护

伺服电机速度过大将导致电机损坏或者机械损坏。因此，伺服驱动器提供电机超速保护功能。

$$\text{超速故障阈值} = \begin{cases} \text{电机最大转速} \times 1.2 & \text{H0A-08=0} \\ & \text{或 H0A-08} > \text{电机最大转速} \times 1.2 \\ \text{H0A-08} & \text{H0A-08} \neq 0 \text{ 且} \\ & \text{H0A-08} < \text{电机最大转速} \times 1.2 \end{cases}$$

注 意	
	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 伺服驱动器同时提供飞车保护功能，防止电机失去控制进而失速。 ◆ 谨慎使用飞车保护屏蔽功能，当处于垂直或被拖负载应用情况下时，请设置 H0A-12 为零，屏蔽飞车故障检测。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0A-08	超速故障阈值	0~10000	rpm	设置电机飞车故障 (Er.500) 报出时电机转速阈值	运行设定	立即生效	0
H0A-12	飞车保护功能使能	0- 屏蔽飞车保护功能 1- 开启飞车保护功能	-	设置是否使能飞车保护功能	运行设定	立即生效	1

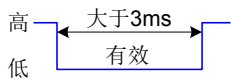
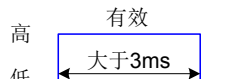
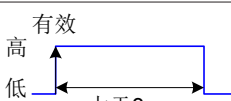
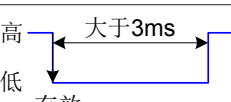
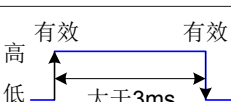
除飞车保护功能，速度控制模式、转矩控制模式下伺服驱动器可分别设置速度限制以保护电机和机械。

5.7.3 DI 端口滤波时间设置

伺服驱动器提供 9 个硬件 DI 端子，其中 DI1~DI7 为普通 DI 端子，DI8 和 DI9 为快速 DI 端子。

低速 DI 端子，有效的信号图示：

表 5-33 普通 DI 端子说明

设定值	DI 功能有效时 DI 端子逻辑	备注
0	低电平	
1	高电平	
2	上升沿	
3	下降沿	
4	上升沿和下降沿	

高速 DI 端子，有效的信号图示：

表 5-34 高速 DI 端子说明

设定值	DI 功能有效时 DI 端子逻辑	备注
0	低电平	
1	高电平	
2	上升沿	
3	下降沿	
4	上升沿和下降沿	

1 伺服使能 (S-ON) 滤波设置

使用伺服驱动器时，请务必使用 DI 功能 1: FunIN1: S-ON，伺服使能 (硬件 DI 与虚拟 DI 均可)！

使用硬件 DI 端子进行伺服使能控制时，若伺服使能信号存在干扰，可通过 H02-18 设置滤波，此时需注意，伺服使能信号有效的宽度必须大于 (H02-18)+3ms 设定值，否则，伺服使能无效。

2 快速 DI 端子滤波设置

伺服驱动器提供 2 个快速 DI 端子，输入信号频率最高为 4kHz，当信号存在干扰时，可通过 H0A-19 和 H0A-20 设置滤波。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H02-18	伺服使能 (S-ON) 滤波时间常数	0~64	ms	设置针对 DI 信号：伺服使能 (S-ON) 的滤波时间常数。	停机设定	立即生效	0
H0A-19	DI8 滤波时间常数	0~255	25ns	设置针对快速 DI 端子 DI8 的管脚滤波时间常数	停机设定	再次通电	80
H0A-20	DI9 滤波时间常数	0~255	25ns	设置针对快速 DI 端子 DI9 的管脚滤波时间常数	停机设定	再次通电	80



第 6 章 调整

6.1 概述	212	6.5.7 速度观测器	236
6.2 惯量辨识	213	6.5.8 模型跟踪	238
6.2.1 离线惯量辨识	214	6.5.9 摩擦补偿	240
6.2.2 在线惯量辨识	217	6.6 不同控制模式下的参数调整	241
6.3 ETune 操作指导	218	6.6.1 位置模式下的参数调整	241
6.3.1 概述	218	6.6.2 速度模式下的参数调整	242
6.3.2 操作说明	218	6.6.3 转矩模式下的参数调整	242
6.3.3 注意事项	221	6.7 振动抑制	242
6.3.4 常见故障处理	221	6.7.1 机械共振抑制	243
6.4 STune 操作指导	222	6.7.2 末端低频抑制	247
6.4.1 概述	222	6.8 机械特性分析	249
6.4.2 操作说明	222	6.8.1 概述	249
6.4.3 注意事项	223	6.8.2 操作步骤	249
6.5 手动增益调整	225		
6.5.1 基本参数	225		
6.5.2 增益切换	227		
6.5.3 几种滤波对比	231		
6.5.4 前馈增益	232		
6.5.5 伪微分前馈控制	234		
6.5.6 转矩扰动观测	234		

6.1 概述

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

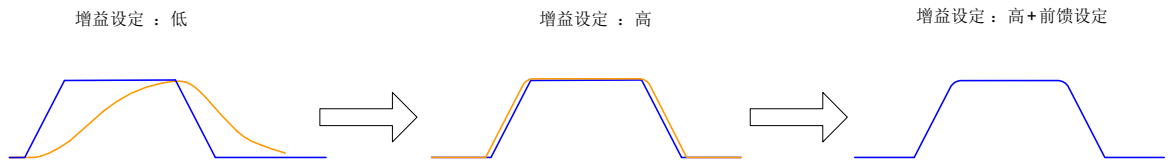


图 6-1 增益设定举例

位置环增益：40.0Hz	位置环增益：200.0Hz	位置环增益：200.0Hz
速度环增益：200.0Hz	速度环增益：25.0Hz	速度环增益：25.0Hz
速度环积分时间常数：100.00ms	速度环积分时间常数：50.00ms	速度环积分时间常数：50.00ms
速度前馈增益：0	速度前馈增益：0	速度前馈增益：50.0%
负载惯量比：30	负载惯量比：30	负载惯量比：30

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



◆ 在进行增益调整之前, 建议先进行点动试运行, 确认电机可以正常动作!

增益调整的一般流程如下图所示:

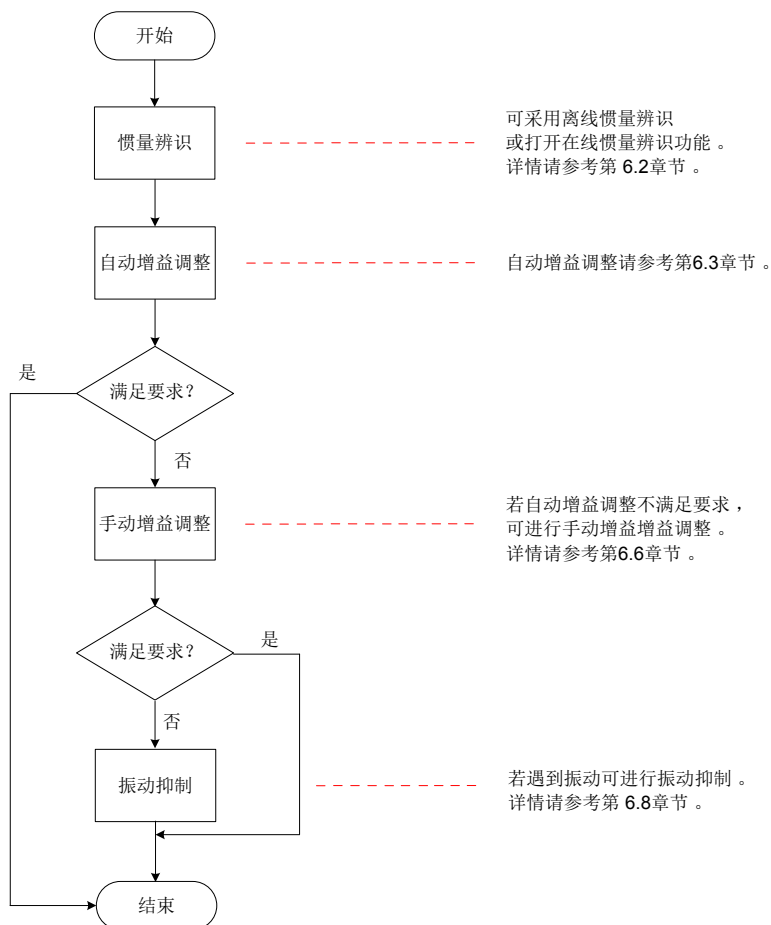


图 6-2 增益调整流程

表 6-1 增益调整流程说明

增益调整流程		功能		详细章节
1	惯量辨识	离线	使用驱动器自身惯量辨识功能，驱动器自动计算负载惯量比	6.2.1
		在线	通过上位机通信发出指令使电机旋转，驱动器实时计算负载惯量比	6.2.2
2	自动增益调整		在惯量比正确设置的前提下，驱动器自动调整出一组匹配的增益参数	6.3
3	手动增益调整	基本增益	在自动增益调整基础上，若达不到预期效果时，手动微调增益，以优化效果。	6.6.1
		指令滤波	针对位置、速度、转矩指令进行滤波设定	6.6.3
		前馈增益	启用前馈功能，提高跟随性	6.6.4
		伪微分调节器	调整速度环控制方式，提高低频段的抗扰能力	6.6.5
		转矩扰动观测	启动转矩扰动观测器功能，提高抗转矩扰动的能力	6.6.6
4	振动抑制	机械共振	启用陷波器功能，抑制机械共振	6.8.1
		低频共振	启用低频共振抑制滤波器功能，抑制低频共振	6.8.2

6.2 惯量辨识

负载惯量比 (H08-15) 指：

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

负载惯量比是伺服系统的重要参数，正确的设置负载惯量比有助于快速完成调试。

负载惯量比可以手动设置，也可以通过伺服驱动器的惯量辨识功能自动识别。

伺服驱动器提供两种惯量辨识自动识别方法：

1) 离线惯量辨识

使用“转动惯量辨识功能 (H0D-02)”，通过操作伺服驱动器面板上的按键使电机旋转，实现惯量辨识，无需上位机的介入，即为离线惯量辨识；

2) 在线惯量辨识

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

◆ 使用惯量辨识功能，为准确计算负载惯量比，需满足以下条件：

- ①. 实际电机最高转速高于 150rpm；
- ②. 实际电机加减速时，加速度在 3000rpm/s 以上；
- ③. 负载转矩比较稳定，不能剧烈变化；
- ④. 实际负载惯量比不超过 120 倍。



NOTE

◆ 若实际负载惯量比很大而驱动器增益较低，将导致电机动作迟缓，不能达到电机最高转速要求和加速度要求，此时可增大速度环增益 H08-00 后重新进行惯量辨识。

◆ 辨识过程中若发生振动，应立刻停止惯量辨识，降低增益。

◆ 此外，传动机构背隙较大时可能导致惯量辨识失效。

6.2.1 离线惯量辨识

离线惯量辨识有两种方式：H0905=0 或 1 时，以 H0815 作为初始惯量比进行辨识；H0905=2 或 3 时，无需设定初始惯量比。

1 方式一

1) 设定 H0905=0 或 1，在参数显示模式，切换到“H0D-02”功能码后，按下“SET”键即使能离线惯量辨识。

☆关联功能码

H0D-02	名称	离线惯量辨识使能			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	-
面板离线惯量辨识功能操作入口。在参数显示模式，切换到“H0D-02”功能码后，按下“SET”键即使能离线惯量辨识。								

进行离线惯量辨识前，首先确认如下内容：

电机可运动行程应满足 2 个要求：

■ 在机械限位开关间有正反各 1 圈以上的可运动行程：

进行离线惯量辨识前，请务必确保机械上已安装限位开关，并保证电机有正反各 1 圈以上的可运动行程，防止惯量辨识过程中发生超程，造成事故！

■ 满足 H09-09(完成单次惯量辨识需电机转动圈数)要求：

查看当前惯量辨识最大速度 (H09-06)，惯量辨识时加速至最大速度时间 (H09-07)，以及完成惯量辨识所需电机转动圈数 (H09-09)，确保电机在此停止位置处的可运行行程大于 H09-09 设置值，否则应适当减小 H09-06 或 H09-07 设置值，直至满足该要求。

2) 预估负载惯量比 H08-15 数值

如果 H08-15 为默认值 (1.00)，而实际负载惯量比大于 30.00，可能会发生电机动作迟缓导致辨识失败，此时可采取以下两种措施：

■ 预置 H08-15 为一较大的初始值：

预置值建议以 5.00 倍为起始值，逐步递增至辨识过程中面板显示值会随之更新为止。

■ 适当增大驱动器刚性等级 (H09-01) 以使电机实际转速能够达到惯量辨识最大速度 (H09-06)。

离线惯量辨识的一般操作流程如下：

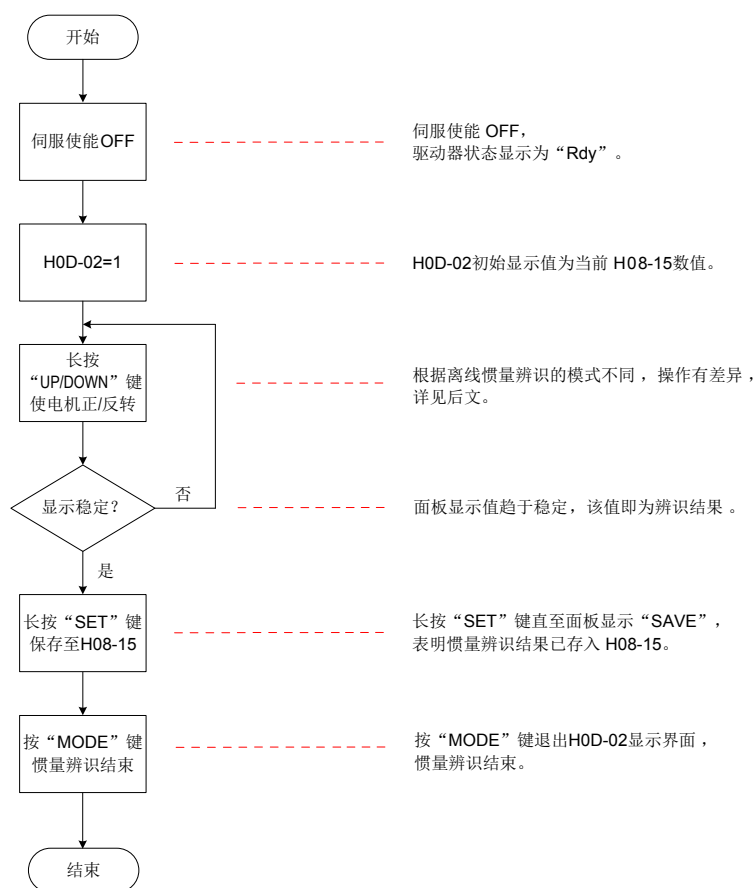


图 6-3 离线惯量辨识流程图

离线惯量辨识分为两种模式：正反三角波模式和 JOG 点动模式。两种模式的指令形式有所不同。

表 6-2 离线惯量辨识两种模式对比

项目	正反三角波形式 (H09-05=0)	JOG 点动模式 (H0905=1)
指令形式	<p>对称三角波</p>	<p>梯形波</p>
最大速度	H09-06	H09-06
加减速时间	H09-07	H09-07
按键说明	<p>长按 UP 键：电机先正转后反转</p> <p>长按 DOWN 键：电机先反转后正转</p> <p>松开按键：零速停机，保持位置锁定状态</p>	<p>按 UP 键：电机正转</p> <p>按 DOWN 键：电机反转</p> <p>松开按键：零速停机，保持位置锁定状态</p>
间隔时间	H09-08	前后两次按键操作时间间隔
电机旋转圈数	≤ H09-09	人为控制
适用场合	电机行程较短的场合	电机行程较长，可人为控制的场合

2 方式二

设定 H0905=2 或 3，按照方式一的操作流程执行惯量辨识操作。中间松开按键将零速停机，再次按 UP/DOWN 键会重新开始辨识。起始运行方向由 up/down 键决定正 / 负，对于只能单向运行的场合，请设置 H0905=3。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H09-05	离线惯量辨识模式选择	0- 正反三角波模式 1-JOG 点动模式 2- 双向辨识模式 3- 单向辨识模式	-	设置离线惯量辨识模式	停机设定	立即生效	0
H09-06	惯量辨识最大速度	100~1000	rpm	设置离线惯量辨识的最大速度指令	停机设定	立即生效	500
H09-07	惯量辨识时加速至最大速度时间常数	20~800	ms	方式一下，电机从 0rpm 加速至惯量辨识最大速度 (H09-06) 的时间； 方式二下，电机从 0rpm 加速至 1000rpm 的时间	停机设定	立即生效	125
H09-08	单次惯量辨识完成后等待时间	50~10000	ms	连续两次速度指令间的时间间隔	停机设定	立即生效	800
H09-09	完成单次惯量辨识电机转动圈数	15~10000	0.01r	方式一下，显示正反三角波模式离线惯量辨识电机所需转动的圈数； 方式二下，设置最大转动圈数	-	-	100

6.2.2 在线惯量辨识

伺服驱动器提供在线惯量辨识功能。在线惯量辨识的一般操作流程如下：

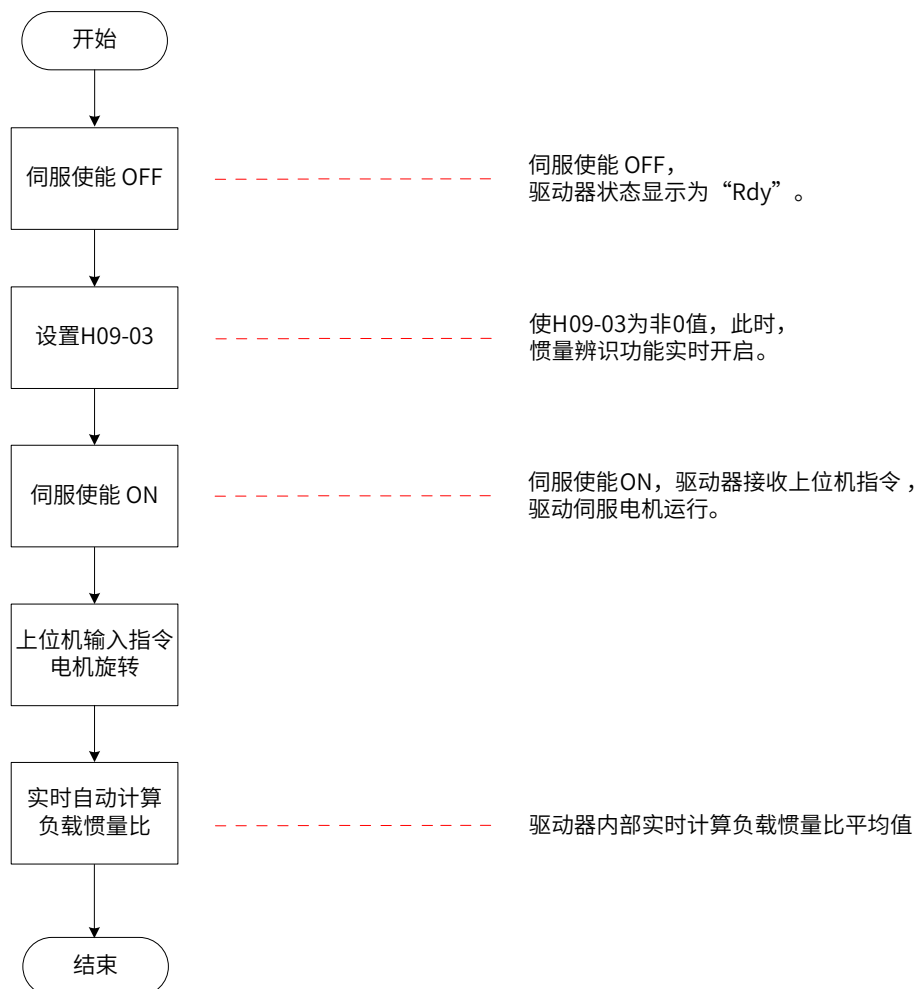


图 6-4 在线惯量辨识操作流程



NOTE

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

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

☆相关功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H09-03	在线惯量辨识模式	0- 关闭在线辨识 1- 开启在线辨识，基本不变 2- 开启在线辨识，缓慢变化 3- 开启在线辨识，快速变化	-	设置在线惯量辨识的模式	运行设定	立即生效	0

6.3 ETune 操作指导

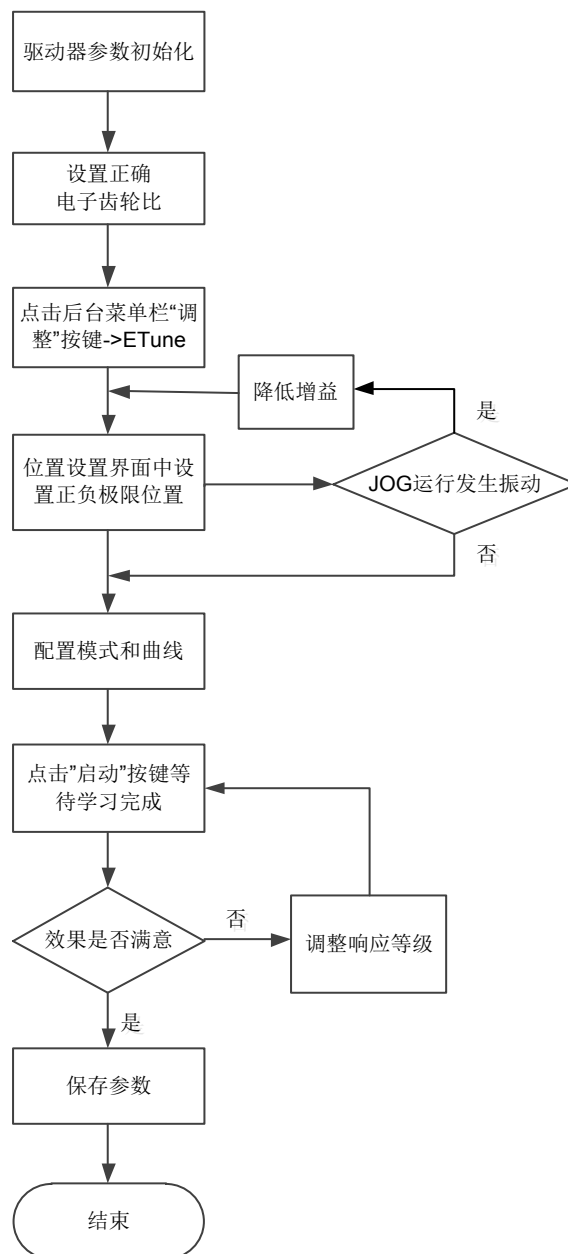
6.3.1 概述

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

本功能推荐的应用工况：负载惯量变化小的场合。

6.3.2 操作说明

1 操作流程图



2 详细说明

- 1) 点击后台的“调整”，选择“Etune”。



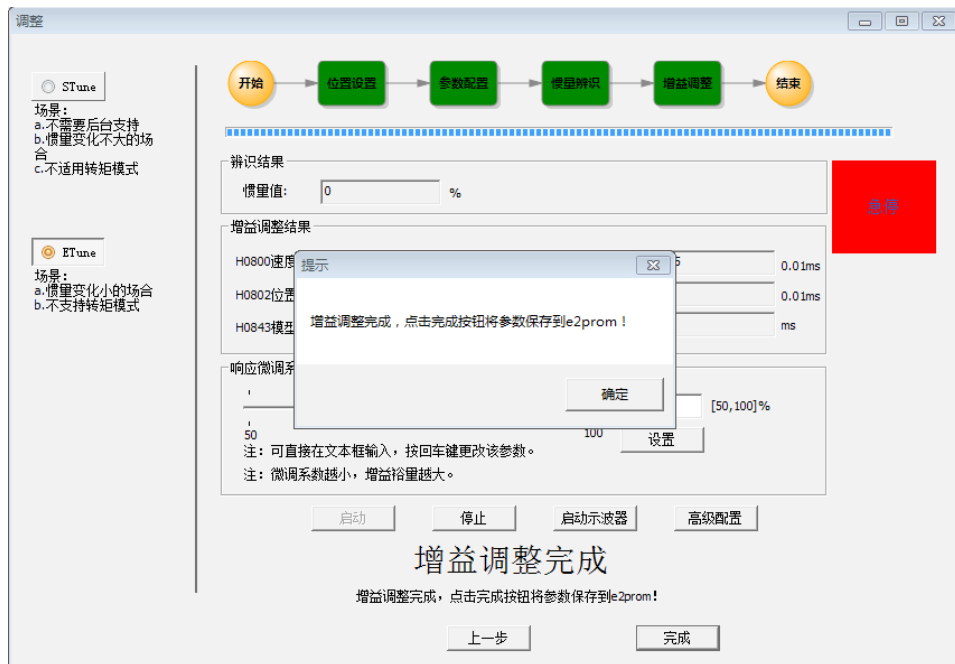
- 2) 运行模式有三种，根据机械允许的运动方向进行选择。“往复正反”模式下，电机会在正负极限位置内往复运动；“单向正转”模式下，电机以设定的正负极限差值作为单次动作的最大距离保持正转，“单向反转”模式同理。
- 3) 指定电机可以运行的正极限位置和负极限位置，二者差值为电机运行的位置指令脉冲数，该值为电子齿轮比之前的值。有两种方法设定极限位置：点击 JOG 试运行的“伺服使能 ON”，“正转”让电机走到正极限后点击“设定正转极限”，负极限操作同理，然后点击“伺服使能 OFF”则完成了极限的设置；或者直接输入正 / 负极限位置。正负极限的差值需要大于 1/8 圈，极限位置越大，学习的参数适应性更强，但 ETune 调整时间也会增长。
- 4) 点击下一步进入模式参数设置界面。调整模式分为“定位模式”和“轨迹模式”。惯量比可选择是否辨识，如果不进行惯量辨识，请设置正确的惯量比，其值可直接修改。根据不同应用所需的伺服响应性能、实际运动的位置指令噪声，可以调整响应等级、位置滤波时常。随后配置运行曲线，设置辨识运行的最大速度、加减速时间和等待时间。

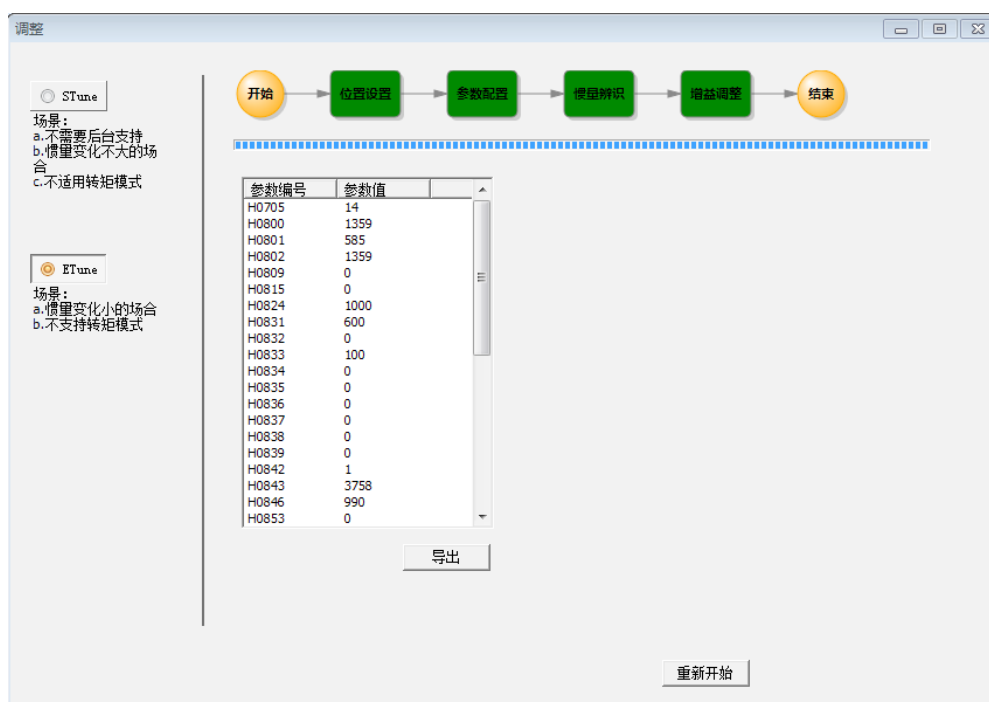


- 5) 点击启动开始自动调整过程。如果选择了进行惯量辨识，就会以设定的曲线先进行惯量辨识。辨识完成后会自动进入增益调整阶段。如果开始页选择不进行惯量辨识，启动后直接进行增益调整。



- 6) 在增益调整阶段，修改最终响应并点击设置，会按要求的微调系数继续调整增益。调整完成后，点击‘完成’按键才会把参数保存到 E2PROM 中，完成后可以把参数导出保存为配方文件。





6.3.3 注意事项

- 1) 一键式前请设置好实际应用的电子齿轮比
- 2) 运行曲线最高速度和加减速时间可调整为实际情况，但是加减速时间可以适当增大，因为学习后定位会比较快。
- 3) 如果加减速设置过小可能出现过载情况，这时则需要将加减速时间加长
- 4) 对于垂直轴，执行动作前需要做好防坠落措施，并将故障停机选择为零速停机。
- 5) 对于丝杠传动，若调整时间过长，请缩短行程。

6.3.4 常见故障处理

故障现象	原因	处理措施
ER661: 增益过低故障。	1. 振动抑制不住。	1. 可手动开启振动抑制功能先消除振动。
	2. 定位过冲大。	2. 检查定位阈值是否过小; 增大指令加减速时间, 降低响应等级。
	3. 指令有噪声。	3. 修改电子齿轮比以提高指令分辨率, 或者在“参数配置”界面增大指令滤波时常。
	4. 电流有波动。	4. 检查机械是否有周期波动。
ER600: 惯量辨识失败。	1. 振动抑制不住。	1. 可以手动开启振动抑制功能消除振动, 再执行 ETune。
	2. 辨识值波动过大。	2. 增大最大运行速度、减小加减速时间; 对丝杠机构可缩短行程。
	3. 负载机械连接松动、机构有偏心引起。	3. 请排查机械故障。
	4. 辨识过程中有报警导致运行中断。	4. 排除报警后, 重新执行 ETune。

6.4 STune 操作指导

6.4.1 概述

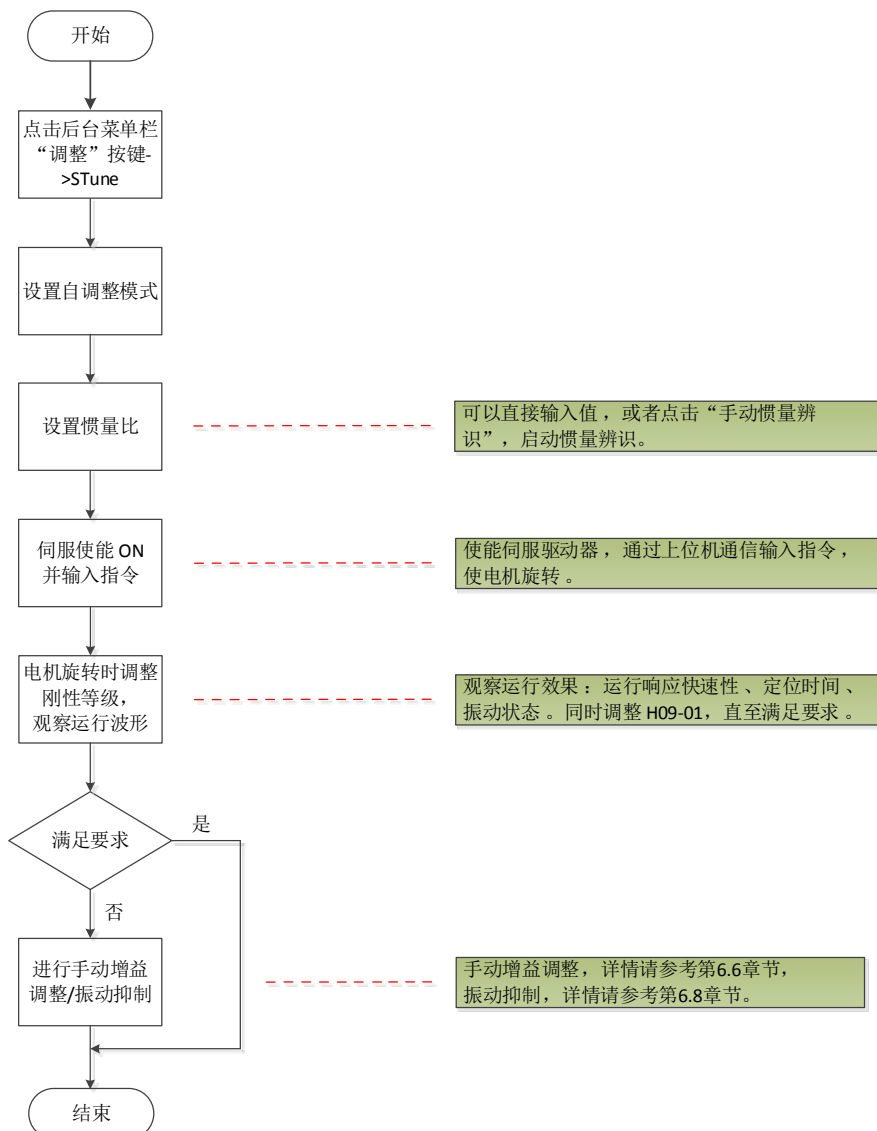
STune 调整是指通过刚性等级选择功能，伺服驱动器将自动调整参数，满足快速性与稳定性需求。

本功能推荐的应用工况：负载惯量变化小的场合。

 注意	
	◆ 在使用自动增益调整功能前，务必正确获得负载惯量比!

6.4.2 操作说明

1) 操作流程图



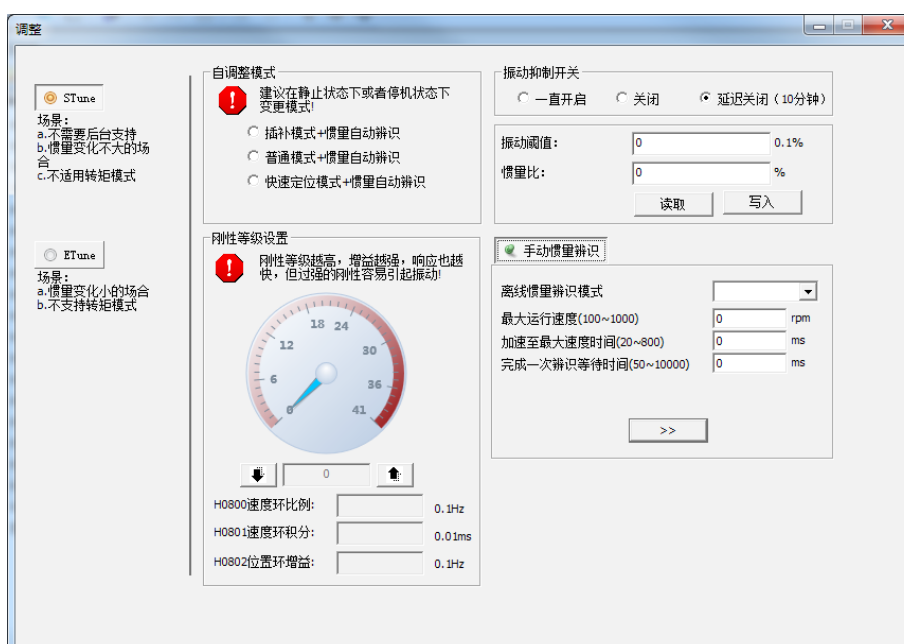
2) 详细说明

通过面板或调试软件可设置自调整模式。

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

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

- b) 在负载运行过程中逐渐调整刚性等级，当前等级值会自动写入到驱动器。修改一级刚性后监控运行波形，直到性能达标。



6.4.3 注意事项

刚性等级 (H09-01) 的取值范围在 0~41 级之间。0 级对应的刚性最弱，增益最小；41 级对应的刚性最强，增益最大。根据不同的负载类型，以下经验值可供参考：

表 6-3 刚性等级参考

推荐刚性等级	负载机构类型
4 级~ 8 级	一些大型机械。
8 级~ 15 级	皮带等刚性较低的应用。
15 级~ 20 级	滚珠丝杠、直连等刚性较高的应用。

伺服驱动器提供 5 种自动增益调整模式：

 注 意


- ◆ 模式 H09-00=3/4/6 在上电或刚性等级调整 5min 内会自动抑制振动、识别惯量，之后自动退出自调整。
- ◆ 加减速缓慢、振动大、机构连接不稳定的场合，模式 H09-00=3/4/6 不适用。

■ 标准刚性表模式 (H09-00=1)

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

表 6-4 标准刚性表模式自动更新参数

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

■ 定位模式 (H09-00=2)

在表 6-4 基础上，第二增益 (H08-03~H08-05, H07-06) 参数，也根据 H09-01 设定的刚性等级自动更新并被存入对应功能码，且第二增益参数的位置环增益应比第一增益参数高一个刚性等级：

表 6-5 定位模式自动更新参数

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

速度前馈相关参数被设定为固定值：

表 6-6 定位模式固定参数

功能码	名称	参数值
H08-19	速度前馈增益	30.0%
H08-18	速度前馈滤波时间常数	0.50ms

增益切换相关参数被设定为固定值：

定位模式时，增益切换功能自动开启。

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

功能码	名称	参数值	说明
H08-12	增益切换时滞	30	定位模式时，增益切换时滞为 30； 定位模式外，保持原有设定。

⚠ 注意



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

6.5 手动增益调整

6.5.1 基本参数

在自动增益调整达不到预期效果时，可以手动微调增益。通过更细致的调整，优化效果。

伺服系统由三个控制环路构成，从外向内依次是位置环、速度环和电流环，基本控制框图如下图所示。

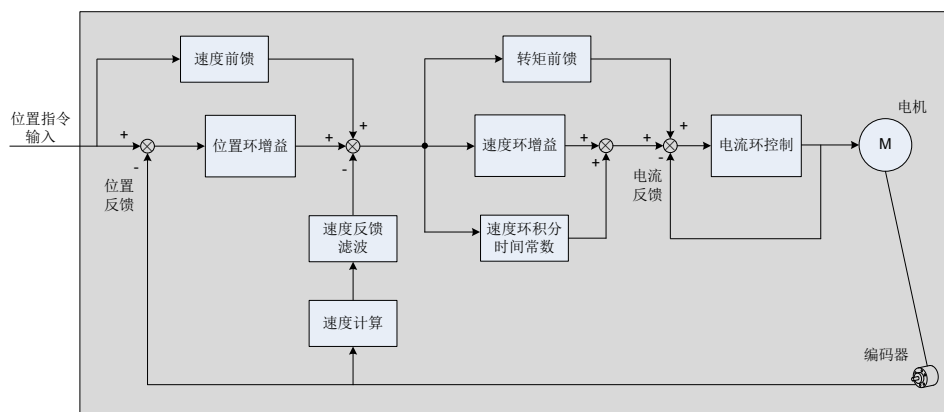


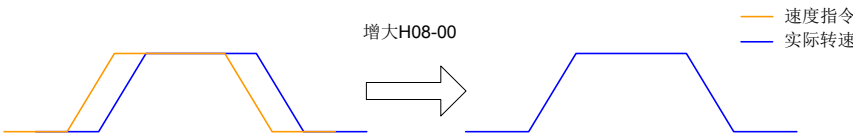
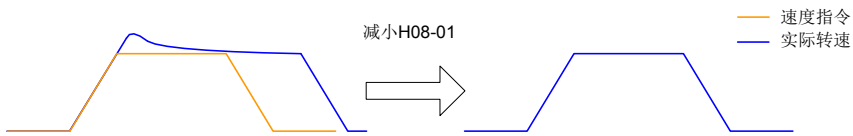
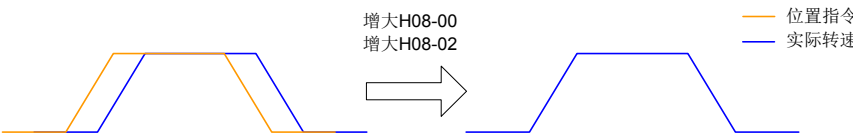
图 6-5 手动增益基本说明框图

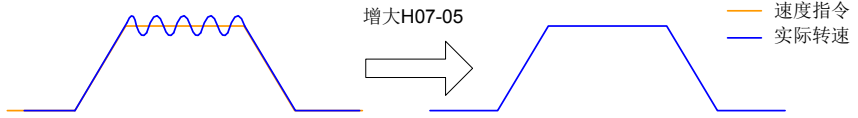
越是内侧的环路，要求响应性越高。不遵守该原则，可能导致系统不稳定！

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

基本增益参数调整方法如下。

表 6-7 增益参数调整说明

步骤	功能码	名称	调整说明
1	H08-00	速度环增益	<p>◆ 参数作用： 决定速度环能够跟随的，变化的速度指令最高频率。 在负载惯量比平均值 (H08-15) 设置正确的前提下，可认为： 速度环最高跟随频率 = H08-00</p>  <p>— 速度指令 — 实际转速</p> <p>◆ 调整方法： 在不发生噪声、振动的范围内，增大此参数，可加快定位时间，带来更好的速度稳定性和跟随性； 发生噪音，则降低参数设定值； 发生机械振动时可参考“6.7 振动抑制”使用机械共振抑制功能。</p>
2	H08-01	速度环积分时间常数	<p>◆ 参数作用： 消除速度环偏差。</p>  <p>— 速度指令 — 实际转速</p> <p>◆ 调整方法： 建议按以下关系取值： $500 \leq H08-00 \times H08-01 \leq 1000$ 例如，速度环增益 H08-00=40.0Hz 时，速度环积分时间常数应满足：$12.50ms \leq H08-01 \leq 25.00ms$。 减小设定值可加强积分作用，加快定位时间，但设定值过小易引起机械振动。 设定值过高，将导致速度环偏差总不能归零。 当 H08-01=512.00ms 时，积分无效。</p>
3	H08-02	位置环增益	<p>◆ 参数作用： 决定位置环能够跟随的，变化的位置指令最高频率。 位置环最高跟随频率 = H08-02</p>  <p>— 位置指令 — 实际转速</p> <p>◆ 调整方法： 为保证系统稳定，应保证速度环最高跟随频率是位置环最高跟随频率的 3~5 倍，因此： $3 \leq \frac{2 \times \pi \times H08-00}{H08-02} \leq 5$ 例如，速度环增益 H08-00=40.Hz 时，位置环增益应满足：$50.2Hz \leq H08-02 \leq 83.7Hz$。 根据定位时间进行调整。加大此参数，可加快定位时间，并提高电机静止时抵抗外界扰动的能力。 设定值过高可能导致系统不稳定，发生振荡。</p>

步骤	功能码	名称	调整说明
4	H07-05	转矩指令滤波时间常数	<p>◆ 参数作用： 消除高频噪声，抑制机械共振。</p>  <p>◆ 调整方法： 应保证转矩指令低通滤波器的截止频率高于速度环最高跟随频率的 4 倍，因此： $\frac{1000}{2 \times \pi \times H07-05} \geq (H08-00) \times 4$ 例如，速度环增益 H08-00=40.0Hz 时，转矩指令滤波时间常数应满足：H07-05 ≤ 1.00ms。 增大 H08-00 发生振动时，可通过调整 H07-05 抑制振动，具体设置请参考“6.7 振动抑制”； 设定值过大，将导致电流环的响应降低； 需抑制停机时的振动，可尝试加大 H08-00，减小 H07-05； 电机停止状态振动过大，可尝试减小 H07-05 设定值。</p>

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H08-00	速度环增益	0.1~2000.0	Hz	设置速度环比例增益的大小	运行设定	立即生效	40.0
H08-01	速度环积分时间常数	0.15~512.00	ms	设置速度环的积分时间常数	运行设定	立即生效	19.89
H08-02	位置环增益	0.0~2000.0	Hz	设置位置环比例增益的大小	运行设定	立即生效	64.0
H07-05	转矩指令滤波时间常数	0.00~30.00	ms	设置转矩指令滤波时间常数的大小	运行设定	立即生效	0.79

6.5.2 增益切换

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

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

1 H08-08=0

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

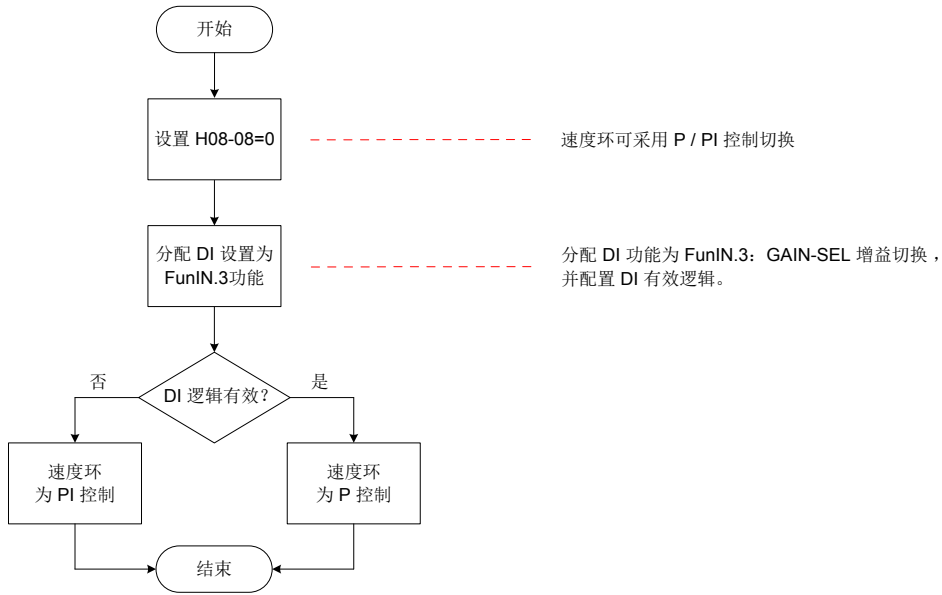


图 6-6 H08-08=0 增益切换流程图

2 H08-08=1

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

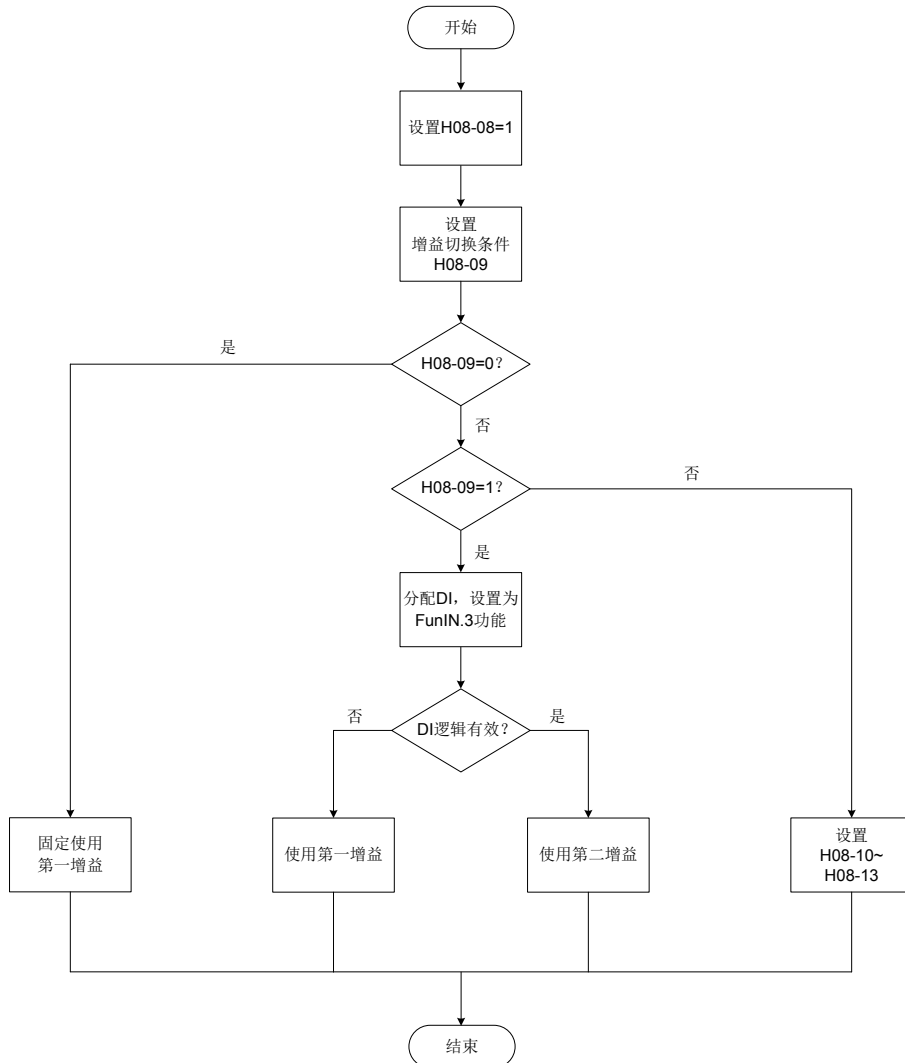


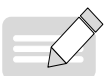
图 6-7 H08-08=1 增益切换流程图

第二增益切换条件共 11 种模式。不同模式的示意图和相关参数，如下表所示。

表 6-8 增益切换条件的说明

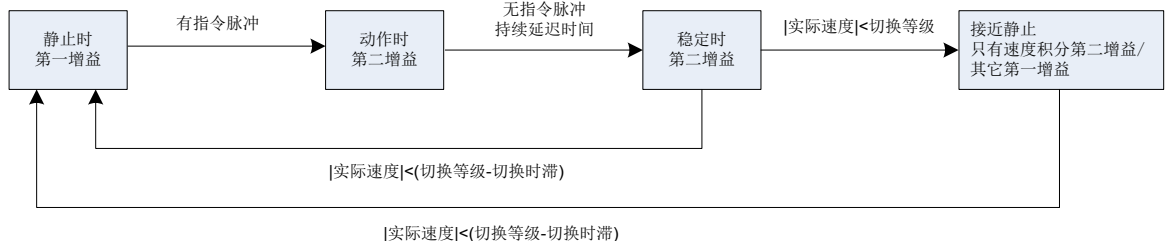
增益切换条件设定			相关参数		
H08-09	条件	示意图	延迟时间 (H08-10)	切换等级 (H08-11)	切换时滞 (H08-12)
0	第一增益固定	-	无效	无效	无效
1	使用外部 DI 进行切换	-	无效	无效	无效
2	转矩指令		有效	有效 (%)	有效 (%)
3	速度指令		有效	有效	有效
4	速度指令变化率		有效	有效 (10rpm/s)	有效 (10rpm/s)
5	速度指令高低速阈值		无效	有效 (rpm)	有效 (rpm)

增益切换条件设定			相关参数		
6	位置偏差		有效	有效 (编码器单位)	有效 (编码器单位)
7	位置指令		有效	无效	无效
8	定位完成		有效	无效	无效
9	实际速度		有效	有效 (rpm)	有效 (rpm)
10	有位置指令 + 实际速度	详见注释	有效	有效 (rpm)	有效 (rpm)



◆ “延迟时间 H08-10” 只在第二增益切换到第一增益时有效。

NOTE



☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H08-08	第二增益模式设置	0- 第一增益固定，使用外部 DI 进行 P/PI 切换 1- 根据 H08-09 的条件设置使用增益切换	-	设置第二增益的模式	运行设定	立即生效	1
H08-09	增益切换条件选择	0- 第一增益固定 1- 使用外部 DI 进行切换 2- 转矩指令大 3- 速度指令大 4- 速度指令变化率大 5- 速度指令高低速阈值 6- 位置偏差大 7- 有位置指令 8- 定位完成 9- 实际速度大 10- 有位置指令 + 实际速度	-	设置增益切换的条件	运行设定	立即生效	0
H08-10	增益切换延迟时间	0~10	-	设置增益切换的延迟时间	运行设定	立即生效	5.0
H08-11	增益切换等级	1~1000	根据切换条件	设置增益切换的等级	运行设定	立即生效	50
H08-12	增益切换时滞	0~20000	根据切换条件	设置增益切换的时滞	运行设定	立即生效	30
H08-13	位置增益切换时间	0.0~100.0	ms	设置位置环增益的切换时间	运行设定	立即生效	3.0

6.5.3 几种滤波对比

名称	功能	适用场合	滤波过大的影响	索引
脉冲输入管脚滤波	防止干扰导致的伺服接收脉冲数不准	系统配线不规范 环境干扰强	伺服接收的脉冲数小于上位机发送的脉冲数	5.2.1 节
位置指令滤波	位置指令滤波是对经过电子齿轮比分频或倍频后的位置指令(编码器单位)进行滤波,使电机运行更平滑,减小对机械的冲击。	上位机输出的位置指令未进行加减速处理 脉冲指令频率低; 电子齿轮比为 10 倍以上时	响应的延迟增大	5.2.3 节
模拟量输入滤波	防止由于模拟输入电压不稳定导致的电机指令波动,也可减弱由干扰信号引起的电机错误动作。	系统配线不规范 环境干扰强	响应的延迟增大	5.3.1 节 / 5.4.1 节

6.5.4 前馈增益

1 速度前馈

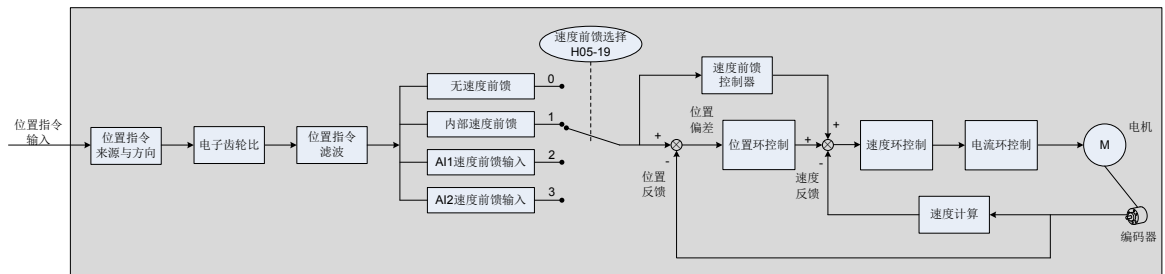


图 6-8 速度前馈控制操作图

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

速度前馈功能操作步骤：

1) 设置速度前馈信号来源；

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

功能码	名称	设定值	备注
H05-19	速度前馈控制选择	0- 无速度前馈	-
		1- 内部速度前馈	将位置指令 (编码器单位) 对应的速度信息作为速度前馈信号来源。

2) 设置速度前馈参数；

包括速度前馈增益 (H08-19) 和速度前馈滤波时间常数 (H08-18)。

功能码	名称	调整说明
H08-18	速度前馈滤波时间常数	<p>◆ 参数作用： 增大 H08-19，可提高响应，但加减速时可能产生速度过冲； 减小 H08-18，可抑制加减速时的速度过冲；增大 H08-18，可抑制位置指令更新周期与驱动器控制周期相比较长、位置指令的脉冲频率不均匀等情况下的噪音，抑制定位完成信号的抖动。</p>
H08-19	速度前馈增益	<p>◆ 调整方法： 调整时，首先，设定 H08-18 为一固定数值；然后，将 H08-19 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，速度前馈取得效果。 调整时，应反复调整 H08-18 和 H08-19，寻找平衡性好的设定。</p>

2 转矩前馈:

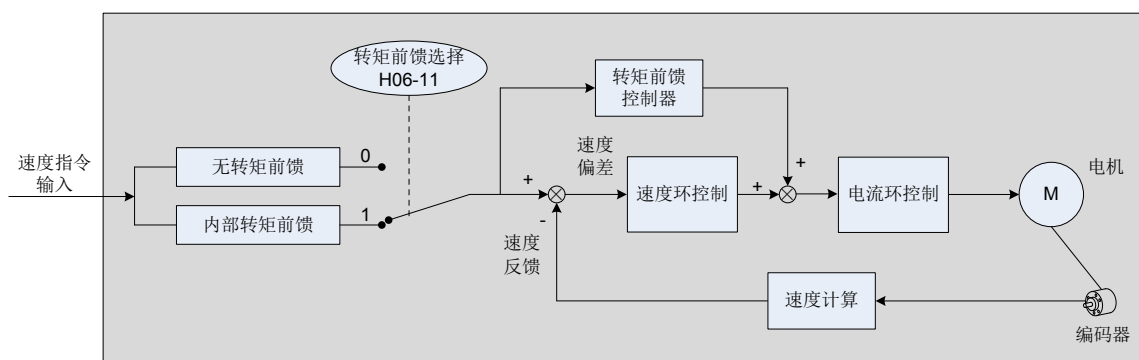


图 6-9 转矩前馈控制操作图

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

转矩前馈功能操作步骤：

1) 设置转矩前馈信号来源；

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

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

2) 设置转矩前馈参数；

功能码	名称	调整说明
H08-20	转矩前馈滤波时间常数	<p>参数作用：</p> <p>增大 H08-21，可提高响应，但加减速时可能产生过冲；</p> <p>减小 H08-20，可抑制加减速时的过冲；增大 H08-20，可抑制噪音；</p> <p>调整方法：</p> <p>调整时，首先，保持 H08-20 为默认值；然后，将 H08-21 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，转矩前馈取得效果。</p> <p>调整时，应反复调整 H08-20 和 H08-21，寻找平衡性好的设定。</p>
H08-21	转矩前馈增益	详情请参考 “6.5.4 前馈增益” 。

6.5.5 伪微分前馈控制

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

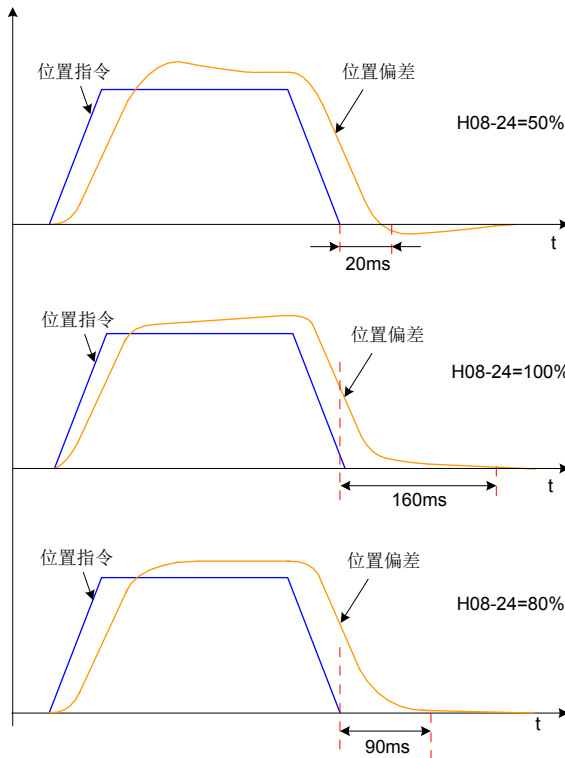


图 6-10 伪微分调节控制举例

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

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

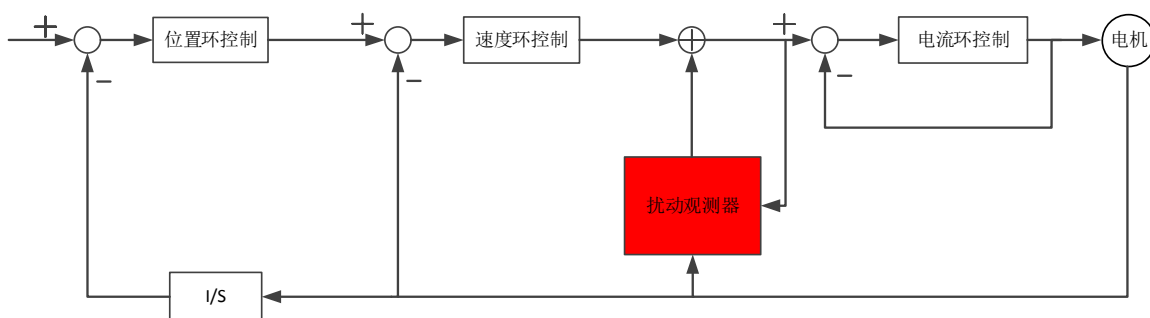
6.5.6 转矩扰动观测

非转矩控制模式下，可使用扰动观测功能。

1 扰动观测器 1

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

扰动观测器 1 在功能框图如图所示：



NOTE

◆ 1/S: 积分环节。

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

☆关联功能码

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H08-31	扰动观测截止频率	10~1700	1Hz	设置扰动观测截止频率	运行设定	立即生效	600
H08-32	扰动观测补偿系数	0~100	1%	观测补偿值的补偿百分比	运行设定	立即生效	0
H08-33	扰动观测惯量修正	1~10000	1%	设置扰动观测惯量修正大小	运行设定	立即生效	100

2 扰动观测器 2

扰动观测 2 的功能框图如下所示：

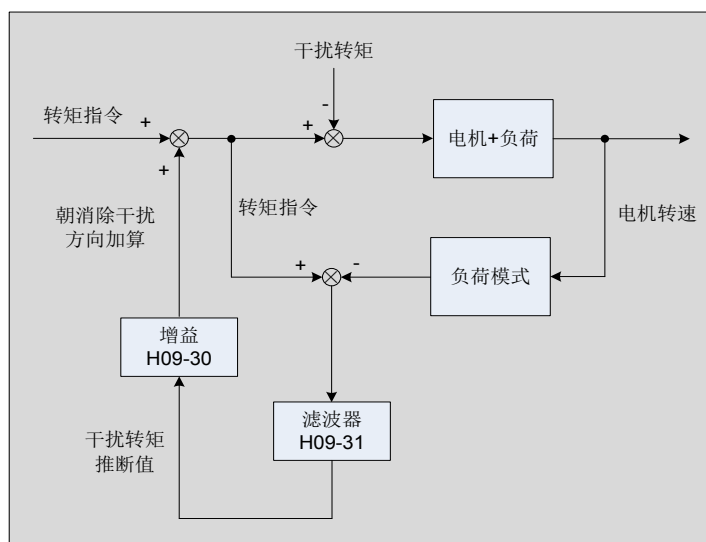


图 6-11 扰动观测功能框图

扰动观测器通过检测并估算系统所受到的外部扰动转矩，在转矩指令上加以补偿，可降低外部扰动对伺服的影响，降低振动。

功能码	名称	调整说明
H09-30	转矩扰动补偿增益	<p>◆ 参数作用： 增大 H09-30，即增大叠加在转矩指令上的补偿转矩的比例，可提高抑制扰动的能力，但噪音变大。 增大 H09-31，可减小噪音；减小 H09-31，可检测并估算延迟时间短的外部扰动转矩，从而提高抑制扰动的能力，但噪音变大。</p>
H09-31	转矩扰动观测器滤波时间常数	<p>◆ 调整方法： 调整时，首先，设定 H09-31 为较大数值；然后，将 H09-30 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，扰动观测器取得效果；最后，保证扰动观测器始终有效的前提下，逐渐减小 H09-31 设定值。 调整时，应反复调整 H09-30 和 H09-31，寻找平衡性好的设定。</p>

☆关联功能码：

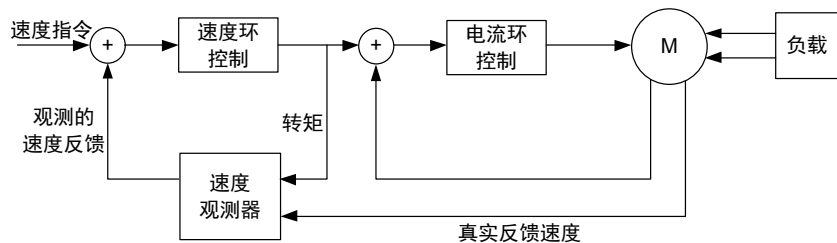
功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H08-18	速度前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	设置速度前馈增益的滤波时间常数	运行设定	立即生效	0.00
H08-19	速度前馈增益	0.0~100.0	%	设置速度前馈增益的大小	运行设定	立即生效	0.0
H08-20	转矩前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	设置转矩前馈增益的滤波时间常数	运行设定	立即生效	0.50
H08-21	转矩前馈增益	0.0~200.0	ms	设置转矩前馈增益的大小	运行设定	立即生效	0.0
H08-24	伪微分前馈控制系数	0.0~100.0	%	设置伪微分前馈控制系数	运行设定	立即生效	100.0
H09-30	转矩扰动补偿增益	0~100.0	%	设置扰动转矩补偿的增益	运行设定	立即生效	0.0
H09-31	转矩扰动观测器滤波时间常数	0.00~25.00	Ms	设置扰动观测器的滤波时间常数	运行设定	立即生效	0.50

6.5.7 速度观测器

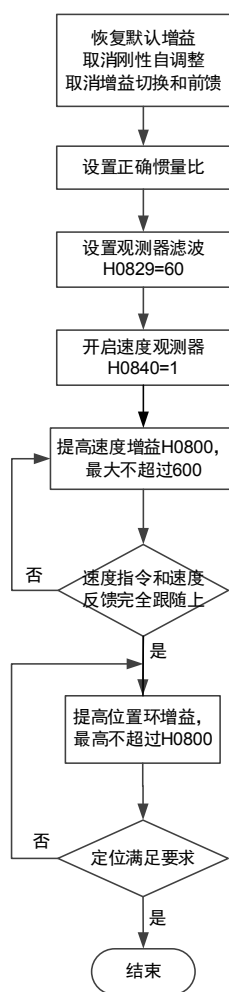
主要针对负载特性变化小，惯量不怎么变化的场合，对快速定位有较大帮助。

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

速度观测器的框图如下所示：



1 调试步骤



2 关联功能码

功能码	名称	最小单位	设定范围	出厂值	设定方式	生效方式
H08-00	速度环增益	0.1Hz	1~20000	40	运行设定	立即生效
H08-27	速度观测截止频率	1Hz	10~2000	170	运行设定	立即生效
H08-28	速度观测惯量修正	1%	10~10000	100	运行设定	立即生效
H08-29	速度观测滤波时间	0.01ms	0~2000	80	运行设定	立即生效
H08-40	速度观测使能	1	0~1	0	运行设定	立即生效

6.5.8 模型跟踪

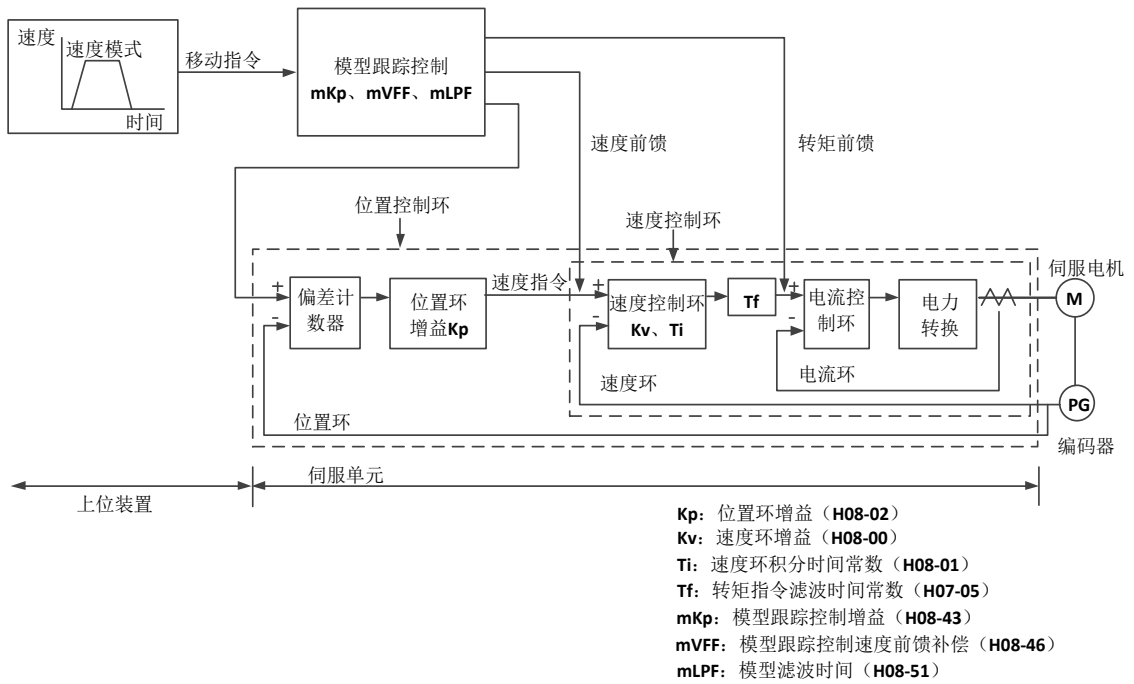
使用模型跟踪控制，可提高响应性，缩短定位时间。仅位置控制时可使用模型追踪控制。

通常，该功能使用的参数通过 ITune 或 ETune，与伺服增益同时自动设定。

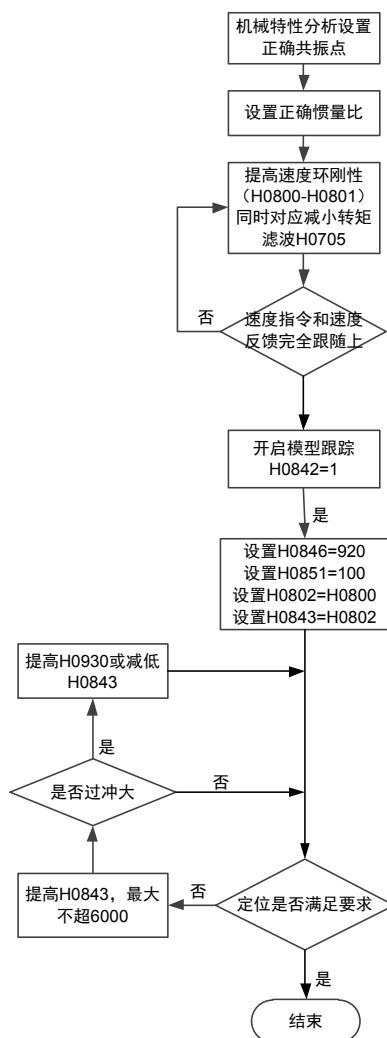
下列情况下，请手动调整。

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

模型跟踪控制的框图如下所示：



1 调试步骤



2 关联功能码

功能码	名称	最小单位	设定范围	出厂值	设定方式	生效方式
H07-05	转矩指令滤波时间常数	0.01ms	0~3000	79	运行设定	立即生效
H08-00	速度环增益	0.1Hz	1~20000	400	运行设定	立即生效
H08-01	速度环积分时间常数	0.01ms	15~51200	1989	运行设定	立即生效
H08-02	位置环增益	0.1Hz	1~20000	640	运行设定	立即生效
H08-42	模型控制使能	1	0~1	0	停机设定	立即生效
H08-43	模型增益	0.1	0~10000	400	运行设定	立即生效
H08-46	模型前馈	1	0~1024	950	运行设定	立即生效
H08-51	模型滤波时间 2	0.01ms	0~2000	0	运行设定	立即生效

6.5.9 摩擦补偿

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



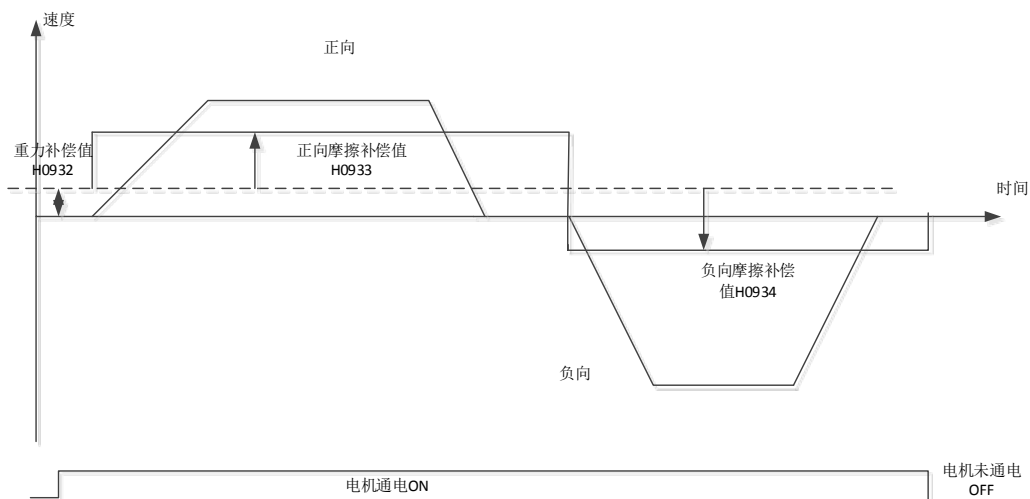
◆ 此功能仅在位置模式有效。

NOTE

☆ 关联功能码

功能码	设定范围	功能
H0932 重力补偿值	0 - 100.0%	垂直重力负载的补偿恒定力矩
H0933 正向摩擦补偿	0 - 100.0%	正方向位置指令时补偿的摩擦力大小
H0934 负向摩擦补偿	-100.0% - 0	负方向位置指令时补偿的摩擦力
H0935 摩擦补偿速度阈值	0-30.0rpm	判断抵抗摩擦后运动起来的速度值
H0936 摩擦补偿速度选择	0: 速度指令 1: 模型速度 (模型功能开启时有效) 2: 速度反馈	速度阈值的来源选择

使用图解



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

NOTE

6.6 不同控制模式下的参数调整

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

6.6.1 位置模式下的参数调整

1) 通过惯量辨识, 获取负载惯量比 H08-15。

2) 位置模式下的增益参数:

■ 第一增益:

功能码	名称	功能	默认值
H07-05	转矩指令滤波时间常数	设置转矩指令滤波时间常数	0.79ms
H08-00	速度环增益	设置速度环比例增益	40.0Hz
H08-01	速度环积分时间常数	设置速度环的积分时间常数	19.89ms
H08-02	位置环增益	设置位置环比例增益	64.0Hz

■ 第二增益:

功能码	名称	功能	默认值
H07-06	第二转矩指令滤波时间常数	设置转矩指令滤波时间常数	0.79ms
H08-03	第二速度环增益	设置速度环比例增益	40.0Hz
H08-04	第二速度环积分时间常数	设置速度环的积分时间常数	20.00ms
H08-05	第二位置环增益	设置位置环比例增益	64.0ms
H08-08	第二增益模式设置	设置第二增益的模式	1
H08-09	增益切换条件选择	设置增益切换的条件	0
H08-10	增益切换延迟时间	设置增益切换的延迟时间	5.0ms
H08-11	增益切换等级	设置增益切换的等级	50
H08-12	增益切换时滞	设置增益切换的时滞	30
H08-13	位置增益切换时间	设置位置环增益的切换时间	3.0ms

■ 公共增益:

功能码	名称	功能	默认值
H08-18	速度前馈滤波时间常数	设置速度前馈信号的滤波时间常数	0.50ms
H08-19	速度前馈增益	设置速度前馈增益	0.0%
H08-20	转矩前馈滤波时间常数	设置转矩前馈信号的滤波时间常数	0.50ms
H08-21	转矩前馈增益	设置转矩前馈增益	0.0%
H08-22	速度反馈滤波选项	设置速度反馈滤波功能	0
H08-23	速度反馈低通滤波截止频率	设置针对速度反馈的一阶低通滤波器的截止频率	4000Hz
H08-24	伪微分前馈控制系数	设置 PDFF 控制器的系数	100.0%
H09-30	转矩扰动补偿增益	设置扰动转矩补偿的增益	0.0%
H09-31	转矩扰动观测器滤波时间常数	设置扰动观测器的滤波时间常数	0.5ms
H09-04	低频共振抑制模式选择	设置低频共振抑制的模式	0
H09-38	低频共振频率	设置低频共振抑制滤波器的频率	100.0Hz
H09-39	低频共振频率滤波设定	设置低频共振抑制滤波器的滤波设定	2
H0A-16	低频共振位置偏差判断阈值	设置多少个脉冲以上的位置波动视为低频共振	0.0005Rev

3) 通过自动增益调整, 获得第一增益 (或第二增益)、公共增益的初始值

■ 手动微调下述增益:

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

6.6.2 速度模式下的参数调整

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

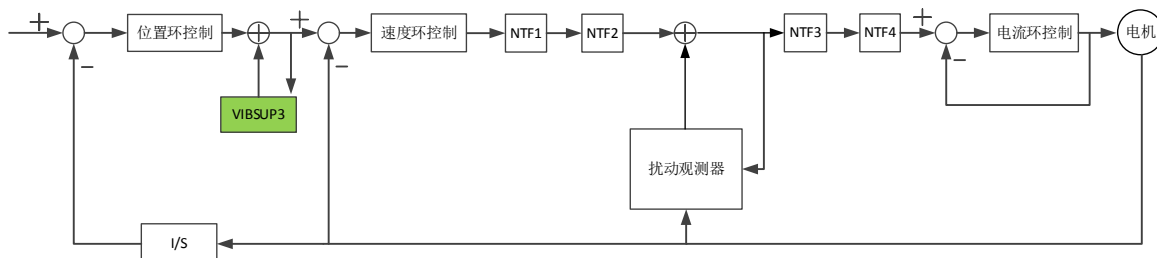
6.6.3 转矩模式下的参数调整

转矩控制模式下的参数调整需要按以下情况进行区分:

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

6.7 振动抑制

振动抑制的框图如下所示:



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

☆关联功能码:

功能码	名称	出厂值	单位	最小值	最大值	设定方式	生效方式
H08-53	中低频抖动抑制频率 3	0	0.1Hz	0	6000	运行设定	立即生效
H08-54	中低频抖动抑制补偿 3	0	1%	0	200	运行设定	立即生效
H08-56	中低频抖动抑制调相 3	300	1%	0	1600	运行设定	立即生效



NOTE

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

6.7.1 机械共振抑制

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

抑制机械共振有 2 种途径：

1) 转矩指令滤波 (H07-05, H07-06)

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

滤波器截止频率 $f_c(\text{Hz})=1/[2\pi \times \text{H07-05}(\text{ms}) \times 0.001]$ 。

2) 陷波器

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

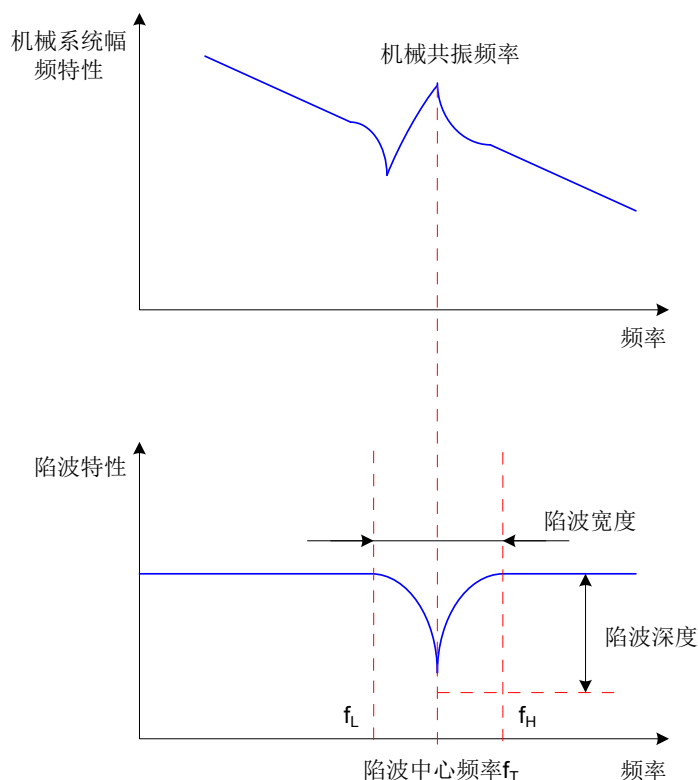


图 6-12 陷波器的抑制原理

伺服驱动器共有 4 组陷波器，每组陷波器有 3 个参数，分别为陷波器频率，宽度等级和深度等级。第一和第二组陷波器为手动陷波器，各参数由用户手动设置；第三和第四组陷波器参数既可以手动设置，又可配置为自适应陷波器 (H09-02=1 或 2)，此时各参数由驱动器自动设定。

表 6-9 陷波器说明

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



NOTE

◆ 当“频率”为默认值 4000Hz 时，陷波器无效。

◆ 如果发生了共振需要使用陷波器，请优先使用自适应陷波器。自适应陷波器无效或效果不佳，再尝试使用手动陷波器。

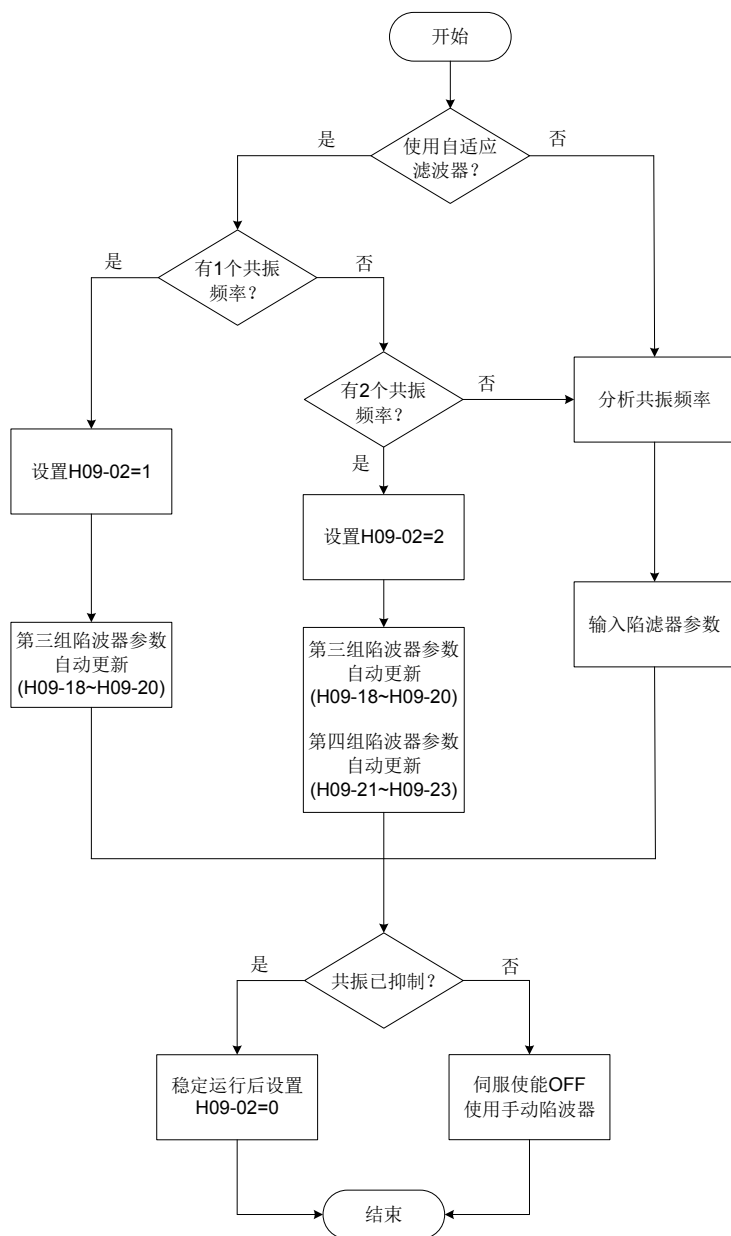


图 6-13 陷波器使用步骤

■ 自适应陷波器使用步骤：

- 1) 根据共振点的个数设置 H09-02(自适应陷波器模式选择) 为 1 或 2；
 - 2) 当发生共振时，可先将 H09-02 设置为 1，开启一个自适应陷波器，待增益调整后，若出现新的共振，再将 H09-02 置 2，启动两个自适应陷波器。
 - 3) 伺服运行时，第三或第四组陷波器参数被自动更新，且每隔 30min 自动存入对应的 H09 组功能码一次。
 - 4) 若共振得到抑制，说明自适应陷波器取得效果，等待伺服稳定运行一段时间后，将 H09-02 设为 0 时，自适应陷波器参数被固定为最后一次更新的值。
- 此步操作可防止由于伺服运行过程中发生误动作，导致陷波器参数被更新为错误值，反而加剧振动的状况。
- 5) 若振动长时间不能消除请及时关闭伺服使能。
 - 6) 若共振频率超过 2 个，自适应陷波器无法满足需求，可同时使用手动陷波器；也可将 4 个陷波器均作为手动陷波器使用 (H09-02=0)。



NOTE

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

■ 手动陷波器使用步骤：

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

■ 陷波器宽度等级

陷波器宽度等级用于表示陷波器宽度和陷波器中心频率的比值：

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

其中：

f_T ：陷波器中心频率，即机械共振频率。

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

其对应关系如下图所示。一般保持默认值 2 即可。

■ 陷波器深度等级

陷波器深度等级表示在中心频率处输入与输出之间的比值关系。

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



NOTE

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

其具体对应关系如下图所示：

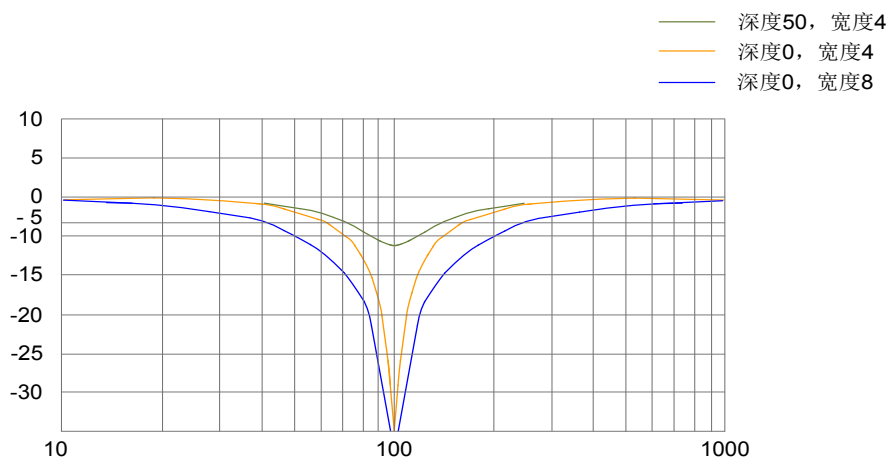


图 6-14 陷波器频率特性

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H09-02	自适应陷波器模式选择	0- 第三、第四组自适应陷波器参数不再更新 1-1 个自适应陷波器有效，第三组陷波器参数根据振动情况实时更新 2-2 个自适应陷波器有效，第三、第四组陷波器参数根据振动情况实时更新 3- 仅测试共振频率，在 H09-24 中显示 4- 清除自适应陷波器，恢复第 3 组和第 4 组陷波器的值到出厂状态。	设置自适应陷波器的模式	运行设定	立即生效	0
H09-12	第一组陷波器频率	50~4000	设置第一组陷波器的频率	运行设定	立即生效	4000
H09-13	第一组陷波器宽度等级	0~10	设置第一组陷波器的宽度等级	运行设定	立即生效	2
H09-14	第一组陷波器深度等级	0~99	设置第一组陷波器的衰减等级	运行设定	立即生效	0
H09-15	第二组陷波器频率	50~4000	设置第二组陷波器的频率	运行设定	立即生效	4000
H09-16	第二组陷波器宽度等级	0~10	设置第二组陷波器的宽度等级	运行设定	立即生效	2
H09-17	第二组陷波器深度等级	0~99	设置第二组陷波器的衰减等级	运行设定	立即生效	0
H09-18	第三组陷波器频率	50~4000	设置第三组陷波器的频率	运行设定	立即生效	4000
H09-19	第三组陷波器宽度等级	0~10	设置第三组陷波器的宽度等级	运行设定	立即生效	2
H09-20	第三组陷波器深度等级	0~99	设置第三组陷波器的衰减等级	运行设定	立即生效	0
H09-21	第四组陷波器频率	50~4000	设置第四组陷波器的频率	运行设定	立即生效	4000
H09-22	第四组陷波器宽度等级	0~10	设置第四组陷波器的宽度等级	运行设定	立即生效	2
H09-23	第四组陷波器深度等级	0~99	设置第四组陷波器的衰减等级	运行设定	立即生效	0
H09-24	共振频率辨识结果	-	显示 H09-02=3 时，共振频率的辨识结果	-	-	0

6.7.2 末端低频抑制

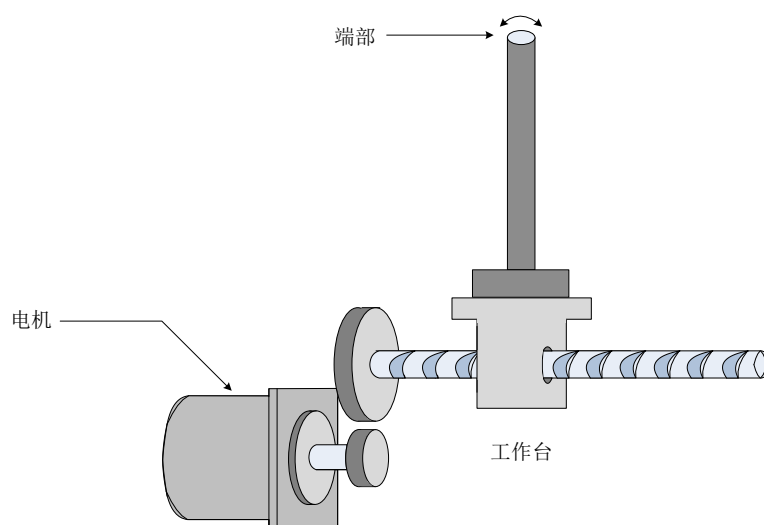


图 6-15 末端低频振动机械示意图

若机械负载的端部长且重，急停时易发生端部振动，影响定位效果。这种振动的频率一般在 100Hz 以内，相比于 7.6.1 小节的机械共振频率较低，因此称为低频共振。通过低频共振抑制功能可以有效降低此振动。

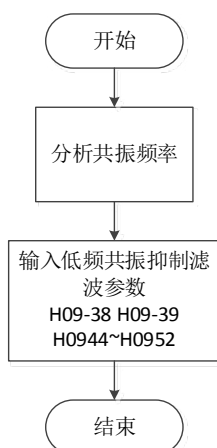


图 6-16 低频共振抑制滤波器使用步骤

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

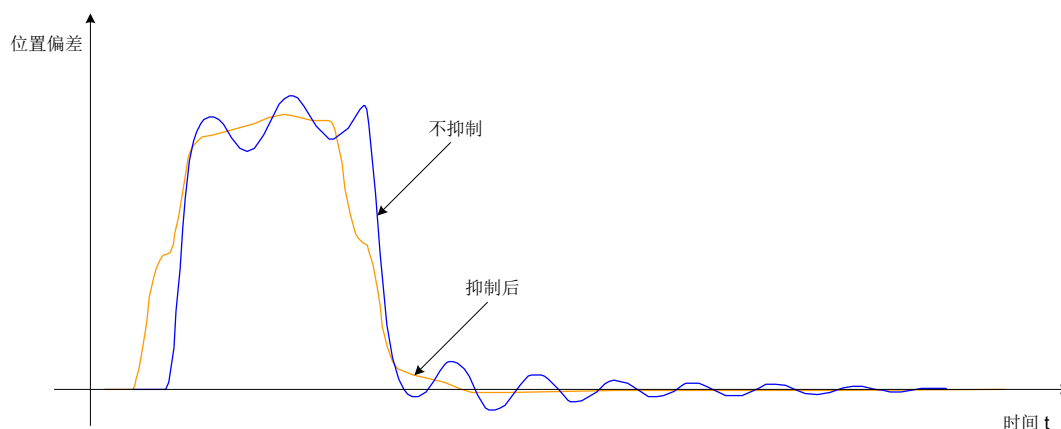


图 6-17 低频共振抑制效果图

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效方式	出厂设定
H09-38	末端低频抑制频率	1.0~100.0	Hz	设置低频共振抑制的频率	运行设定	立即生效	100.0
H09-39	末端低频抑制设定	0~3	-	设置低频共振抑制等级	运行设定	立即生效	2
H09-44	末端低频抑制 1 频率	0~200.0Hz	Hz	设置第二组低频共振抑制的频率，设为 0 时关闭该功能。	运行设定	立即生效	0
H09-45	末端低频抑制 1 响应	0.01~10.00	Hz	设置第二组低频共振抑制的响应，增大该值，可减小抑制带来的延迟，提高响应性。过大会引起振动。	运行设定	立即生效	1.00
H09-47	末端低频抑制 1 宽度	0~2.00	Hz	设置第二组低频共振抑制的宽度。运行中振动频率有变化的场合，可增大该值。	运行设定	立即生效	1.00
H09-49	末端低频抑制 2 频率	0~200.0Hz	Hz	设置第三组低频共振抑制的频率，设为 0 时关闭该功能。	运行设定	立即生效	0
H09-50	末端低频抑制 2 响应	0.01~10.00	Hz	设置第三组低频共振抑制的响应，增大该值，可减小抑制带来的延迟，提高响应性。过大会引起振动。	运行设定	立即生效	1.00
H09-52	末端低频抑制 2 宽度	0~2.00	Hz	设置第三组低频共振抑制的宽度。运行中振动频率有变化的场合，可增大该值。	运行设定	立即生效	1.00

6.8 机械特性分析

6.8.1 概述

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

6.8.2 操作步骤

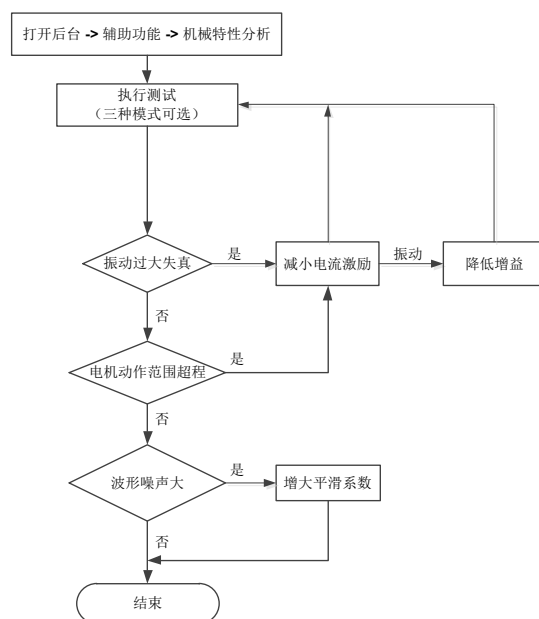


图 6-18 机械特性分析操作流程



NOTE

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

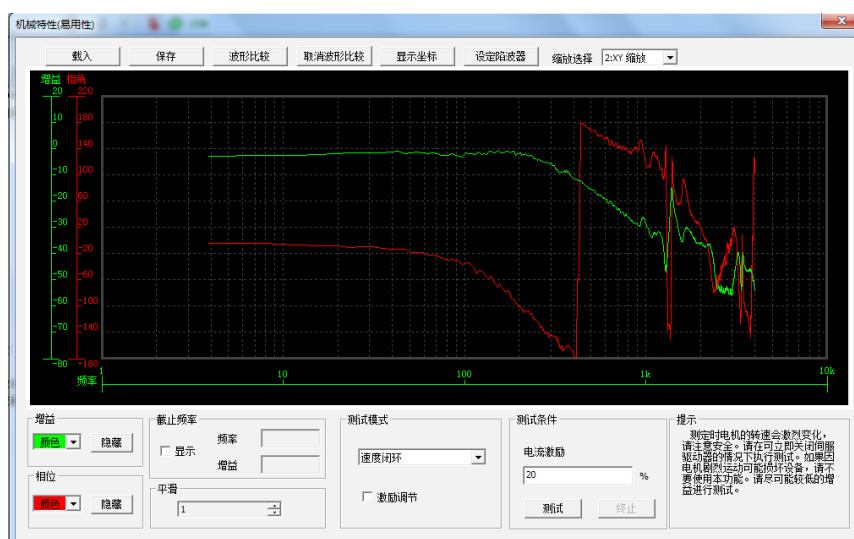


图 6-19 波形实例



第 7 章 参数说明

H00 组：伺服电机参数.....	252
H01 组：驱动器参数	254
H02 组：基本控制参数.....	255
H03 组：端子输入参数.....	260
H04 组：端子输出参数.....	266
H05 组：位置控制参数.....	268
H06 组：速度控制参数.....	280
H07 组：转矩控制参数.....	285
H08 组：增益类参数	289
H09 组：自调整参数	296
H0A 组：故障与保护参数.....	301
H0B 组：监控参数.....	305
H0C 组：通信参数.....	310
H0D 组：辅助功能参数	313
H11 组：多段位置功能参数	316
H12 组：多段速度参数.....	325
H17 组：虚拟 DIDO 参数	331
H30 组：通信读取伺服相关变量.....	337
H31 组：通信给定伺服相关变量.....	338

功能码组	参数组概要
H00 组	伺服电机参数
H01 组	驱动器参数
H02 组	基本控制参数
H03 组	端子输入参数
H04 组	端子输出参数
H05 组	位置控制参数
H06 组	速度控制参数
H07 组	转矩控制参数
H08 组	增益类参数
H09 组	自调整参数
H0A 组	故障与保护参数
H0B 组	监控参数
H0C 组	通信参数
H0D 组	辅助功能参数
H11 组	多段位置功能参数
H12 组	多段速度参数
H17 组	虚拟 DIDO 参数
H30 组	通信读取伺服相关变量
H31 组	通信给定伺服相关变量

H00 组：伺服电机参数

H00-00	名称	电机编号			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	14000、14101	单位	1	生效方式	再次通电	出厂设定	14101

设定伺服电机的编号。

对于 SV660P 系列驱动器，匹配的电机是编码器分辨率为 23bit(8388608P/r) 的总线式电机，H00-00 固定为“14101”，总线式电机的具体编号请查看 H00-05。

设定值	电机编号	备注
0~65534	电机编号对应数值	SV660P 系列驱动器，H00-00 固定默认为 14101。
65535	电机编号为空	仅电机编号为空时，可以对电机参数进行手动设置。

电机编号设置错误，将发生 Er.120(产品匹配故障)。

H00-02	名称	非标号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

显示非标准版本的软件编号，十六进制显示。

对于 SV660P 系列驱动器，显示型式：XXX.YY。

XXX：非标准软件的固定编号。

YY：非标准软件的升级记录编号。

H00-04	名称	编码器版本号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

对于 SV660P 系列驱动器，显示编码器的软件版本号。

显示型式：23XX.Y，1 位小数

23：表示该编码器分辨率为 23bit(8838608P/r)

H00-05	名称	总线电机编号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
对于 SV660P 系列驱动器，显示总线式电机的具体编号，由电机型号决定，不可更改。								
H00-08	名称	绝对值编码器类型			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~65535	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	-
使用 23 位绝对值编码器电机时，设定 14100 为多圈绝对值编码器，其他为单圈绝对值编码器。								
H00-09	名称	额定电压			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0-220 1-380	单位	V	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-10	名称	额定功率			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	kW	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-11	名称	额定电流			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	A	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-12	名称	额定转矩			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	Nm	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-13	名称	最大转矩			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.10~655.35	单位	Nm	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-14	名称	额定转速			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	100~6000	单位	rpm	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-15	名称	最大转速			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	100~6000	单位	rpm	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-16	名称	转动惯量 Jm			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	kgcm ²	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-17	名称	永磁同步电机极对数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	2~360	单位	对极	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-18	名称	定子电阻			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.001~65.535	单位	Ω	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-19	名称	定子电感 Lq			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	mH	生效方式	再次通电	出厂设定	-

H00-20	名称	定子电感 Ld			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	mH	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-21	名称	线反电势系数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	mV/rpm	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-22	名称	转矩系数 Kt			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	Nm/Arms	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-23	名称	电气常数 Te			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	ms	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-24	名称	机械常数 Tm			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	ms	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-28	名称	绝对式码盘位置偏置			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~1073741824	单位	P/r	生效方式	再次通电	出厂设定	-
H00-30	名称	编码器选择 (HEX)			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0x000- 普通增量式编码器 (UVW-ABZ) 0x013- 汇川 20bit 串行编码器	单位	1	生效方式	再次通电	出厂设定	0x013
H00-31	名称	编码器线数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	1~1073741824	单位	P/r	生效方式	再次通电	出厂设定	8388608
H00-33	名称	Z 信号对应电角度			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.0~360	单位	°	生效方式	再次通电	出厂设定	180
H00-34	名称	U 相上升沿对应对角度			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.0~360	单位	°	生效方式	再次通电	出厂设定	180
H00-35	名称	总线电机型号			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~65535	单位	。	生效方式	再次通电	出厂设定	0
H00-43	名称	电机最大电流			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0.01~655.35	单位	A	生效方式	再次通电	出厂设定	0

H01 组：驱动器参数

H01-00	名称	MCU 软件版本号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 65535	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
显示 MCU 软件版本号。								
显示格式：XXXX.Y，1 位小数。								

H01-01	名称	FPGA 软件版本号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 65535	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

显示 FPGA 软件版本号。
显示格式: XXXX.Y, 1 位小数。

H01-02	名称	伺服驱动器编号			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 65535	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	-

设定伺服驱动器的编号。

设定值	伺服驱动器编号	备注
2	S1R6	驱动器额定功率 0.2kW, 主回路供电规格为三相 220V。
3	S2R8	驱动器额定功率 0.4kW, 主回路供电规格为三相 220V。
5	S5R5	驱动器额定功率 0.75kW, 主回路供电规格为三相 220V。

伺服驱动器编号设置错误, 将发生 Er.120(产品匹配故障)。
伺服驱动器主回路供电电压不符合上述规格, 将发生 Er.420(主回路缺相故障)或 Er.990(主回路缺相警告)。
◆注: 驱动器主回路供电规格为 220V, 但在 H0A-00=2 的情况下, 可以单相 220V 作为主回路供电使用。

H02 组: 基本控制参数

H02-00	名称	控制模式选择			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 6	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

选择伺服驱动器控制模式。

设定值	控制模式	备注						
0	速度模式	速度模式参数设置请参考 5.3 节。						
1	位置模式	位置模式参数设置请参考 5.2 节。						
2	转矩模式	转矩模式参数设置请参考 5.4 节。						
3	转矩模式速度模式	应设置 1 个 DI 端子功能为 FunIN.10: M1_SEL(模式切换), 并确定端子逻辑。 <table border="1" style="margin-top: 10px;"> <thead> <tr> <th>M1_SEL 端子逻辑</th> <th>控制模式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>无效</td> <td>转矩模式</td> </tr> <tr> <td>有效</td> <td>速度模式</td> </tr> </tbody> </table>	M1_SEL 端子逻辑	控制模式	无效	转矩模式	有效	速度模式
M1_SEL 端子逻辑	控制模式							
无效	转矩模式							
有效	速度模式							
4	速度模式位置模式	应设置 1 个 DI 端子功能为 FunIN.10: M1_SEL(模式切换), 并确定端子逻辑。 <table border="1" style="margin-top: 10px;"> <thead> <tr> <th>M1_SEL 端子逻辑</th> <th>控制模式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>无效</td> <td>速度模式</td> </tr> <tr> <td>有效</td> <td>位置模式</td> </tr> </tbody> </table>	M1_SEL 端子逻辑	控制模式	无效	速度模式	有效	位置模式
M1_SEL 端子逻辑	控制模式							
无效	速度模式							
有效	位置模式							
5	转矩模式位置模式	应设置 1 个 DI 端子功能为 FunIN.10: M1_SEL(模式切换), 并确定端子逻辑。 <table border="1" style="margin-top: 10px;"> <thead> <tr> <th>M1_SEL 端子逻辑</th> <th>控制模式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>无效</td> <td>转矩模式</td> </tr> <tr> <td>有效</td> <td>位置模式</td> </tr> </tbody> </table>	M1_SEL 端子逻辑	控制模式	无效	转矩模式	有效	位置模式
M1_SEL 端子逻辑	控制模式							
无效	转矩模式							
有效	位置模式							

(转下一页)

H02-00	名称	控制模式选择			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 6	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
设定值	控制模式	备注						
6	转矩模式速度模式位置模式	应设置 2 个 DI 端子功能分别为 FunIN.10: M1_SEL(模式切换) 和 FunIN.11: M2_SEL(模式切换), 并确定端子逻辑。						
		M2_SEL 端子逻辑	M1_SEL 端子逻辑	控制模式				
		无效	无效	转矩模式				
		有效	无效	速度模式				
-	有效	位置模式						

H02-00=3、4、5、6 时, 参数设置请参考 “5.5 混合控制模式”。

H02-01	名称	绝对值系统选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 2	单位	1	生效方式	再次通电	出厂设定	0
选择驱动器绝对位置功能。								
0: 增量使用模式								
1: 绝对值线性模式								
2: 绝对值旋转模式								

H02-02	名称	旋转方向选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0
设定从电机轴侧观察时, 电机旋转正方向。								
设定值	旋转方向	备注						
0	以 CCW 方向为正转方向	正向指令时, 从电机轴侧看, 电机旋转方向为 CCW 方向, 即电机逆时针旋转。						
1	以 CW 方向为正转方向	正向指令时, 从电机轴侧看, 电机旋转方向为 CW 方向, 即电机顺时针旋转。						

负方向 CW

正方向 CCW

H02-03	名称	输出脉冲相位			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0
设置使用脉冲输出功能时, 电机旋转方向不变的情况下, 输出 A 相脉冲与 B 相脉冲间的相位关系。								
设定值	输出脉冲相位	备注						
0	A 超前 B	编码器分频输出脉冲中 A 相脉冲超前于 B 相脉冲 90°						
1	A 滞后 B	编码器分频输出脉冲中 A 相脉冲滞后于 B 相脉冲 90°						

H02-05	名称	伺服使能 OFF 停机方式选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置伺服使能 (S-ON)OFF 时, 伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。								
设定值	停机方式							
0	自由停机, 保持自由运行状态							
1	零速停机, 保持自由运行状态							
2	零速停机, 保持 DB 状态							
应根据机械状态及运行要求, 设置合适的停机方式。								
停机方式的比较, 请参考 “5.1.9 伺服停止” 。								

H02-06	名称	故障 NO.2 停机方式选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置伺服驱动器发生第 2 类故障时伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。								
设定值	停机方式							
0	自由停机, 保持自由运行状态							
1	零速停机, 保持自由运行状态							
2	零速停机, 保持 DB 状态							
3	DB 停机, 保持 DB 状态							
4	DB 停机, 保持自由运行状态							
第 2 类故障详情请参考 “第 8 章 故障处理” 。								
停机方式的比较, 请参考 “5.1.9 伺服停止” 。								
◆ 注意: 在使能抱闸后, 发生第 2 类故障时, 驱动器内部强制 H02-06 为 1: 零速停机, 保持自由运行状态。								

H02-07	名称	超程停机方式选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
设置伺服电机运行过程中发生超程时, 伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。								
设定值	停机方式							
0	自由停机, 保持自由运行状态							
1	零速停机, 位置保持锁定状态							
2	零速停机, 保持自由运行状态							
伺服电机驱动垂直轴时, 为保证安全, 应设置发生超程后, 电机轴处于位置锁定状态 (H02-07=1)。								
停机方式的比较, 请参考 “5.1.9 伺服停止” 。								

H02-08	名称	故障 NO.1 停机方式选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置伺服驱动器发生第 1 类故障时, 伺服电机从旋转到停止的减速方式及停止后电机状态。								
设定值	停机方式							
0	自由停机, 保持自由运行状态							
1	DB 停机, 保持自由状态							
2	DB 停机, 保持 DB 状态							
第 1 类故障详情请参考 “第 8 章 故障处理” 。								
停机方式的比较, 请参考 “5.1.9 伺服停止” 。								

H02-09	名称	抱闸输出 ON 至指令接收延时			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~500	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	250

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

H02-09 时间内，伺服不接收位置 / 速度 / 转矩指令。

请参考“[5.1.6 抱闸设置](#)”，查看“电机静止时抱闸时序图”。

H02-10	名称	静止状态，抱闸输出 OFF 至电机不通电延时			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	1~1000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	150

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

请参考“[5.1.6 抱闸设置](#)”，查看“电机静止时抱闸时序图”。

H02-11	名称	旋转状态，抱闸输出 OFF 时转速阈值			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~3000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	30

设置电机处于旋转状态时，将抱闸输出 (BK) 置为 OFF 时电机速度阈值。

请参考“[5.1.6 抱闸设置](#)”，查看“电机静止时抱闸时序图”。

H02-12	名称	旋转状态，伺服使能 OFF 至抱闸输出 OFF 延时			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	1~1000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	500

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

请参考“[5.1.6 抱闸设置](#)”，查看“电机静止时抱闸时序图”。

H02-15	名称	LED 警告显示选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置伺服驱动器发生第 3 类警告时，面板是否切换到故障显示模式。

设定值	停机方式	备注
0	立即输出警告信息	发生第 3 类警告时，面板实时显示警告代码。
1	不输出警告信息	面板只显示第 1 类和第 2 类故障，不显示第 3 类警告。 若要查看近 10 次是否发生第 3 类警告，请通过参数 H0B-33 和 H0B-34 选择并查看。

第 3 类警告详情请参考“[第 8 章 故障处理](#)”。

H02-18	名称	伺服使能 (S-ON) 滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~64	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置针对 DI 功能 1(FunIN.1: S-ON, 伺服使能) 的滤波时间常数。

伺服使能 (S-ON) 分配在普通硬件 DI 端子时：信号宽度必须大于 (H02-18)+3ms，否则伺服使能无效。

伺服使能 (S-ON) 分配在快速硬件 DI 端子时：信号宽度必须大于 (H02-18)+0.25ms，否则伺服使能无效。

伺服使能 (S-ON) 分配在 VDI 端子时：信号宽度必须大于 (H02-18)+1ms，否则伺服使能无效。

通用驱动调试平台示波器中显示的 DI 伺服使能信号不经过 H02-18 滤波。

H02-22	名称	内置制动电阻功率			设定方式	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	W	生效方式	-	出厂设定	-

查看某一型号驱动器内置的制动电阻功率，不可更改，只与驱动器型号相关。

H02-23	名称	内置制动电阻阻值			设定方式	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	Ω	生效方式	-	出厂设定	-
<p>查看某一型号驱动器内置的制动电阻阻值，不可更改，只与驱动器型号相关。</p> <p>母线电容能够吸收的最大制动能量，小于最大制动能量计算值时，需要使用制动电阻。</p> <p>使用内置制动电阻时，请将端子“P_⊕”和“D”之间用短接片直接相连。</p> <p>伺服驱动器编号 (H01-02)=1 或 2 或 3 时，无内置制动电阻。</p>								

H02-24	名称	电阻散热系数			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	10~100	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	30
<p>设置使用制动电阻时，电阻的散热系数，对内置和外接制动电阻均有效。</p> <p>请根据实际电阻的散热条件设置 H02-24 (电阻散热系数)。</p> <p>建议值： 一般情况下，自然冷却时，H02-24(电阻散热系数) 不超过 30%； 强迫风冷时，H02-24(电阻散热系数) 不超过 50%。</p>								

H02-25	名称	制动电阻设置			设定方式	停机设定	相关模式	PST															
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0															
<p>设置吸收和释放制动能量的方式。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>吸收和释放制动能量的方式</th> <th>备注</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>使用内置制动电阻</td> <td>“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” ≤ “内置制动电阻功率”时使用。</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>使用外接制动电阻，自然冷却</td> <td>“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>使用外接制动电阻，强迫风冷</td> <td>“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>不使用制动电阻，全靠电容吸收</td> <td>“最大制动能量计算值” ≤ “电容能够吸收的最大制动能量”时使用。</td> </tr> </tbody> </table> <p>请参考“5.1.7 制动设置”，选择合适的制动方式。</p>									设定值	吸收和释放制动能量的方式	备注	0	使用内置制动电阻	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” ≤ “内置制动电阻功率”时使用。	1	使用外接制动电阻，自然冷却	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。	2	使用外接制动电阻，强迫风冷	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。	3	不使用制动电阻，全靠电容吸收	“最大制动能量计算值” ≤ “电容能够吸收的最大制动能量”时使用。
设定值	吸收和释放制动能量的方式	备注																					
0	使用内置制动电阻	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” ≤ “内置制动电阻功率”时使用。																					
1	使用外接制动电阻，自然冷却	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。																					
2	使用外接制动电阻，强迫风冷	“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量” 且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时使用。																					
3	不使用制动电阻，全靠电容吸收	“最大制动能量计算值” ≤ “电容能够吸收的最大制动能量”时使用。																					

H02-26	名称	外接制动电阻功率			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	1~65535	单位	W	生效方式	立即生效	出厂设定	-
<p>用于设置某一型号驱动器外接制动电阻的功率。</p> <p>◆ 注意：外接制动电阻功率 (H02-26) 不能小于制动功率计算值。</p>								

H02-27	名称	外接制动电阻阻值			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	1~1000	单位	Ω	生效方式	立即生效	出厂设定	-
<p>用于设置某一型号驱动器外接制动电阻阻值。</p> <p>“最大制动能量计算值” > “电容能够吸收的最大制动能量”，且“制动功率计算值” > “内置制动电阻功率”时，需要使用外接制动电阻。</p> <p>H02-27(外接制动电阻阻值) 过大，将发生 Er.920(制动电阻过载) 或者 Er.410(主回路电过压)。</p> <p>H02-27(外接制动电阻阻值) 小于 H02-21(驱动器允许的制动电阻最小值) 时，将发生 Er.922(外接制动电阻过小)，若继续使用将损坏驱动器。</p> <p>外接制动电阻与内置制动电阻不可同时使用！使用外接制动电阻时，请拆除端子“P”和“D”之间的短接片，将制动电阻的两端分别与“P”和“C”相连。</p>								

H02-30	名称	用户密码			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0-65535	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置用户密码。请参考“4.4 用户密码”。

H02-31	名称	系统参数初始化			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

用于使参数恢复出厂值或清除故障记录。

设定值	操作含义	备注
0	无操作	-
1	恢复出厂设定值	除 H00、H01 组参数，其他组参数恢复至驱动器出厂值。
2	清除故障记录	最近 10 次故障和警告代码被清除。

若有必要，请使用汇川驱动调试平台软件，进行除 H00、H01 组以外，功能码组的参数备份。

H02-32	名称	面板默认显示功能			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	50

根据设置，面板可自动切换到监控参数显示模式 (H0B 组参数)，H02-32 用于设置 H0B 组参数的组内偏置。

设定值	H0B 组参数	备注
0	H0B-00	电机转速不为零，面板显示 H0B-00(实际电机转速) 设置。
1	H0B-01	面板显示 H0B-01(速度指令) 数值。

设置了不存在的 H0B 组参数时，面板不切换到 H0B 组参数显示。

H02-34	名称	CAN 软件版本号			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

显示 CANlink 通信的软件版本号，2 位小数。

H03 组：端子输入参数

H03-00	名称	上电有效的 DI 功能分配 1			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置某一 DI 功能 (FunIN.1~ FunIN.16) 重新上电后立即有效。

H03-00 在面板上为十六进制显示，转换成二进制后，bit(n)=1 表示 FunIN.(n+1) 功能有效。

H03-00 在通用驱动调试平台上输入与显示均为十进制。

FunIN.1~ FunIN.16 请参考“DIDO 功能定义”。

H03-00 设定值请参考下表。

设定值 (十六进制)	有效位	上电有效的 DI 功能	功能名称
0000	无	0 (不分配 DI 功能)	无
0001	bit0	1	S-ON (伺服使能)
0002	bit1	2	ALM-RST(故障与警告复位)
0004	bit2	3	GAIN-SEL(增益切换)
0008	bit3	4	CMD-SEL(主辅运行指令切换)
0010	bit4	5	DIR-SEL(多段速度 DI 切换运行方向设置)
0020	bit5	6	CMD1(多段运行指令切换 1)
0040	bit6	7	CMD2(多段运行指令切换 2)

(转下一页)

H03-00	名称	上电有效的 DI 功能分配 1			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设定值 (十六进制)	有效位	上电有效的 DI 功能	功能名称
0080	bit7	8	CMD3(多段运行指令切换 3)
0100	bit8	9	CMD4(多段运行指令切换 4)
0200	bit9	10	M1-SEL(模式切换 1)
0400	bit10	11	M2-SEL(模式切换 2)
0800	bit11	12	ZCLAMP(零位固定使能)
1000	bit12	13	INHIBIT(位置指令禁止)
2000	bit13	14	P-OT(正向超程开关)
4000	bit14	15	N-OT(反向超程开关)
8000	bit15	16	P-CL(正外部转矩限制)

H03-00 的参数值请勿设定为上表以外的值。

H03-00 禁止与 H03 组 (需要分配硬件端子的 DI 功能) 和 H17 组 (虚拟 DI 功能) 分配重复, 否则 H03-00 的设置无效, 被重复分配的 DI 功能是否有效由 H03 组或 H17 组实际输入的 DI 逻辑决定。

不建议沿变化有效的 DI 功能使用“上电有效的 DI 功能分配”功能, 如: “ALM-RST(故障与警告复位信号)”。

不建议需要进行“有效与无效切换”的 DI 功能使用“上电有效的 DI 功能分配”功能。

H03-01	名称	上电有效的 DI 功能分配 2			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置某一 DI 功能 (FunIN.17~ FunIN.32) 重新上电后立即有效。

H03-01 在面板上为十六进制显示, 转换成二进制后, bit(n)=1 表示 FunIN.(n+1) 功能有效。

H03-01 在通用驱动调试平台上输入与显示均为十进制。

FunIN.17~ FunIN.32 请参考 [“DIDO 功能定义”](#)。

H03-01 设定值请参考下表。

设定值 (十六进制)	有效位	上电有效的 DI 功能	功能名称
0000	无	0 (不分配 DI 功能)	无
0001	bit0	17	N-CL(负外部转矩限制)
0002	bit1	18	JOGCMD+(正向点动)
0004	bit2	19	JOGCMD-(反向点动)
0008	bit3	20	PosStep(步进量使能)
0010	bit4	21	HX1(手轮倍率 1)
0020	bit5	22	HX2(手轮倍率 2)
0040	bit6	23	HX_EN(手轮使能)
0080	bit7	24	GEAR_SEL(电子齿轮比选择)
0100	bit8	25	ToqDirSel(转矩指令方向设定)
0200	bit9	26	SpdDirSel(速度指令方向设定)
0400	bit10	27	PosDirSel(位置指令方向设定)
0800	bit11	28	PosInSen(多段位置指令使能)
1000	bit12	29	XintFree(中中断定长状态解除)
2000	bit13	30	无
4000	bit14	31	HomeSwitch(原点开关)
8000	bit15	32	HomingStart(原点回归使能)

H03-01 的参数值请勿设定为上表以外的值。

H03-02	名称	DI1 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	14

设置硬件 DI1 端子对应的 DI 功能。

DI 功能请参考“[DIDO 功能定义](#)”。

参数值设定请参考下表。

设定值	DI 端子功能
0	不分配 DI 功能
1	S-ON (伺服使能)
2	ALM-RST(故障与警告复位)
3	GAIN-SEL(增益切换)
4	CMD-SEL(主辅运行指令切换)
5	DIR-SEL(多段运行指令方向选择)
6	CMD1(多段运行指令切换 1)
7	CMD2(多段运行指令切换 2)
8	CMD3(多段运行指令切换 3)
9	CMD4(多段运行指令切换 4)
10	M1-SEL(模式切换 1)
11	M2-SEL(模式切换 2)
12	ZCLAMP(零位固定使能)
13	INHIBIT(位置指令禁止)
14	P-OT(正向超程开关)
15	N-OT(反向超程开关)
16	P-CL(正外部转矩限制)
17	N-CL(负外部转矩限制)
18	JOGCMD+(正向点动)
19	DB 停机, 保持自由状态
20	DB 停机, 保持 DB 状态

设定值	DI 端子功能
21	HX1(手轮倍率信号 1)
22	HX2(手轮倍率信号 2)
23	HX_EN(手轮使能信号)
24	GEAR_SEL(电子齿轮选择)
25	ToqDirSel (转矩指令方向设定)
26	SpdDirSel (速度指令方向设定)
27	PosDirSel (位置指令方向设定)
28	PosInSen (多段位置指令使能)
29	XintFree (中断定长状态解除)
30	无
31	HomeSwitch (原点开关)
32	HomingStart (原点复归使能)
33	XintInhibit (中断定长禁止)
34	EmergencyStop (紧急停机)
35	ClrPosErr(清除位置偏差)
36	V_LmtSel (内部速度限制源)
37	PulseInhibit(脉冲指令禁止)
38	MultiBlockTrig (轴控写入时产生中断)
39	MultiBlockWr (轴控写入时不产生中断)
40	ClrCmdOkAndArrOk (轴控时指令完成和定位到达信号清除)
41	HomeRecord (以当前 DI 触发点为原点)

◆ 注意：

◆ H03-02 请勿设定为上表以外的值。

◆ 相同 DI 功能不可重复分配。否则，将发生 Er.130(DI 功能重复分配)。

◆ 请勿分配了某一 DI 功能，并将该 DI 逻辑置为有效后，再取消该 DI 功能分配，否则该 DI 功能将保持有效！

◆ DI1~DI5 属于普通 DI，输入信号宽度应大于 3ms。

◆ DI8 和 DI9 属于快速 DI，输入信号宽度应大于 0.25ms。

◆ 通用驱动调试平台示波器中的 DI 信号为经过滤波 (普通 DI 滤波时间常数为 3ms，快速 DI 滤波时间常数为 0.25ms) 后的信号，宽度小于滤波时间常数的信号不显示。

◆ 使用中中断定长功能时，伺服驱动器强制 DI9 为中断定长触发开关，请勿分配 H03-18 为其他 DI 功能。

H03-03	名称	DI1 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置使得 DI1 选择的 DI 功能有效时，硬件 DI1 端子的电平逻辑。

DI1~DI7 属于普通 DI，输入信号宽度应大于 3ms。请根据上位机和外围电路正确设置有效电平逻辑，输入信号宽度请参考下表。

设定值	DI 功能有效时 DI 端子逻辑	备注
0	低电平	
1	高电平	
2	上升沿	
3	下降沿	
4	上升沿和下降沿	

H03-04	名称	DI2 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	15

H03-05	名称	DI2 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H03-06	名称	DI3 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	13

H03-07	名称	DI3 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H03-08	名称	DI4 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	2

H03-09	名称	DI4 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H03-10	名称	DI5 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	1

设置硬件 DI5 端子对应的 DI 功能。

S-ON (伺服使能) 务必要分配。否则，伺服驱动器无法工作。DI5 默认分配为 FunIN.1: S-ON。

H03-11	名称	DI5 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置使得 DI5 选择的 DI 功能有效，硬件 DI5 端子的电平逻辑。

低速 DI 分配为伺服使能 (S-ON) 功能时，有效信号宽度必须大于 (H02-18)+3ms。

重新分配伺服使能 (S-ON) 功能分配的 DI(VDI) 后，将发生 Er.941(变更参数需重新上电生效)，此时必须重新接通电源使得更改生效，否则，伺服使能 (S-ON) 功能逻辑由原 DI(VDI) 决定。

H03-16	名称	DI8 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	31

设置硬件 DI8 端子对应的 DI 功能。

H03-17	名称	DI8 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置使得 DI8 选择的 DI 功能有效，硬件 DI8 端子的电平逻辑。

DI8 和 DI9 属于快速 DI，输入信号宽度应大于 0.25ms。请根据上位机和外围电路正确设置有效电平逻辑，输入信号宽度请参考下表。

设定值	DI 功能有效时 DI 端子逻辑	备注
0	低电平	
1	高电平	
2	上升沿	
3	下降沿	
4	上升沿和下降沿	

H03-18	名称	DI9 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置硬件 DI9 端子对应的 DI 功能。

H03-19	名称	DI9 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置使得 DI9 选择的 DI 功能有效，硬件 DI9 端子的电平逻辑。

使用中断定长功能时，伺服驱动器强制 DI9 为中断定长触发开关，请勿分配 H03-18 为其他 DI 功能，否则将发生 Er.130，且此时 DI9 端子逻辑被强制为沿变化有效。

H03-34	名称	上电有效的 DI 功能分配 3			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置某一 DI 功能 (FunIN.33~ FunIN.37) 重新上电后立即有效。

H03-34 在面板上为十六进制显示, 转换成二进制后, bit(n)=1 表示 FunIN.(n+1) 功能有效。

H03-34 在通用驱动调试平台上输入与显示均为十进制, 使用时请注意数据转换。

FunIN.33~ FunIN.37 请参考 [“DIDO 功能定义”](#)。

H03-34 设定值请参考下表。

设定值 (十六进制)	有效位	上电有效的 DI 功能	功能名称
0000	无	0 (不分配 DI 功能)	无
0001	bit0	33	XintInhibit (中断定长禁止)
0002	bit1	34	EmergencyStop (紧急停机)
0004	bit2	35	ClrPosErr(清除位置偏差)
0008	bit3	36	V_LmtSel (内部速度限制源)
0010	bit4	37	PulseInhibit(脉冲指令禁止)
0020	bit5	38	MultiBlockTrig (轴控写入时产生中断)
0040	bit6	39	MultiBlockWr (轴控写入时不产生中断)
0080	bit7	40	ClrCmdOkAndArrOk (轴控时指令完成和定位到达信号清除)
0100	bit8	41	HomeRecord (以当前 DI 触发点为原点)
0200	bit9	42	无
0400	bit10	43	无
0800	bit11	44	无
1000	bit12	45	无
2000	bit13	46	无
4000	bit14	47	无
8000	bit15	48	无

H03-34 的参数值请勿设定为上表以外的值。

H03-35	名称	上电有效的 DI 功能分配 4			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置某一 DI 功能 (FunIN.49~ FunIN.64, 暂无) 重新上电后立即有效。

H03-35 在面板上为十六进制显示, 转换成二进制后, bit(n)=1 表示 FunIN.(n+1) 功能有效。

H03-05 在通用驱动调试平台上输入与显示均为十进制, 使用时请注意数据转换。

H03-35 设定值请参考下表。

H03-35	名称	上电有效的 DI 功能分配 4			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0xFFFF	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0
设定值 (十六进制)		有效位		上电有效的 DI 功能		功能名称		
0000		无		0 (不分配 DI 功能)		无		
0001		bit0		49				
0002		bit1		50				
0004		bit2		51				
0008		bit3		52				
0010		bit4		53				
0020		bit5		54				
0040		bit6		55				
0080		bit7		56				
0100		bit8		57				
0200		bit9		58				
0400		bit10		59				
0800		bit11		60				
1000		bit12		61				
2000		bit13		62				
4000		bit14		63				
8000		bit15		64				

H03-35 的参数值请勿设定为上表以外的值。

H04 组：端子输出参数

H04-00	名称	DO1 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	1

设置硬件 DO1 端子对应的 DO 功能。
DO 功能请参考 [“DIDO 功能定义”](#)。
参数值设定请参考下表。

设定值	DO 功能名称	设定值	DO 功能名称
0	不分配 DO 功能	13	ALMO2: 输出 3 位报警代码
1	S-RDY: 伺服准备好	14	ALMO3: 输出 3 位报警代码
2	TGON: 电机旋转	15	Xintcoin: 中断定长完成
3	ZERO: 零速信号	16	HomeAttain: 原点回零完成
4	V-CMP: 速度一致	17	ElecHomeAttain: 电气回零完成
5	COIN: 定位完成	18	ToqReach: 转矩到达
6	NEAR: 定位接近	19	V-Arr: 速度到达
7	C-LT: 转矩限制	20	AngIntRdy: 角度辨识输出
8	V-LT: 速度受限	21	DB:DB 制动输出
9	BK: 抱闸	22	CmdOk: 内部指令输出
10	WARN: 警告	23	WrNextBlockEn: 允许下段写入
11	ALM: 故障	24	McOk: 运动控制完成
12	ALMO1: 输出 3 位报警代码	-	-

H04-00 的参数值请勿设定为上表以外的值。
相同 DO 功能可分配到不同的 DO 端子，包括硬件 DO 与 VDO 端子。

H04-01	名称	DO1 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置 DO1 选择的 DO 功能有效时，硬件 DO1 端子的输出电平逻辑。

DO1~DO5 属于普通 DO，输出信号宽度最小为 1ms。上位机应正确设计，确保接收到有效的 DO 端子逻辑变化。

设定值	DO 功能有效时 DO1 端子逻辑	晶体管状态	最小信号宽度
0	低电平	导通	
1	高电平	关断	

接收 DO 端子逻辑变化前，应首先确认 H04-22(DO 来源选择)，确认 DO 端子输出电平由驱动器实际状态决定还是由通信决定。

H04-02	名称	DO2 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	5

H04-03	名称	DO2 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H04-04	名称	DO3 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	3

H04-05	名称	DO3 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H04-06	名称	DO4 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	11

H04-07	名称	DO4 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H04-08	名称	DO5 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	16

H04-09	名称	DO5 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H04-22	名称	DO 来源选择			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~31	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置硬件 DO 端子 (DO1~DO5) 选择的 DO 功能逻辑是由驱动器实际状态决定还是通信设定。

H04-22 在面板上显示为十进制，转化成二进制后：

H04-22 的 bit(n)=0 表示 DO(n+1) 功能逻辑由驱动器实际状态决定；

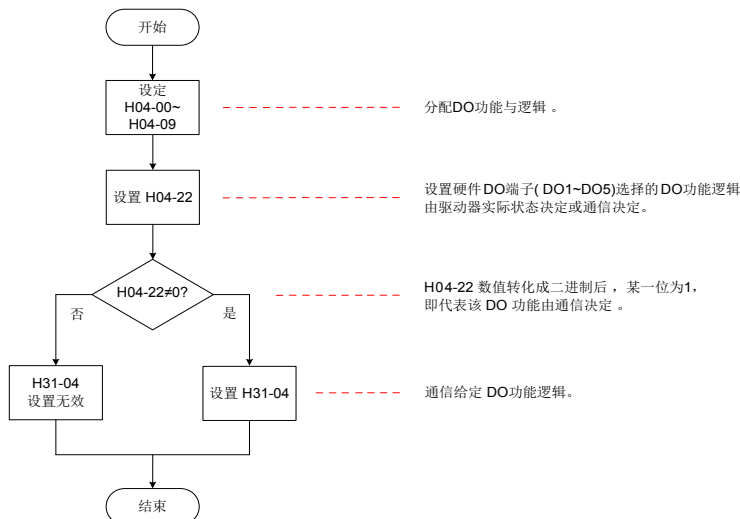
H04-22 的 bit(n)=1 表示 DO(n+1) 功能逻辑由通信决定 (通信对应功能码 H31-04)。

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

H04-22 的参数值请勿设定为上表以外的值。

谨慎将抱闸输出 (FunOUT.9: BK) 设置为通信设定。

请按以下步骤使用 DO：



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

DO 输出信号状态可通过监控参数读取，详见第 7 章关于“H0B-05”的参数说明。

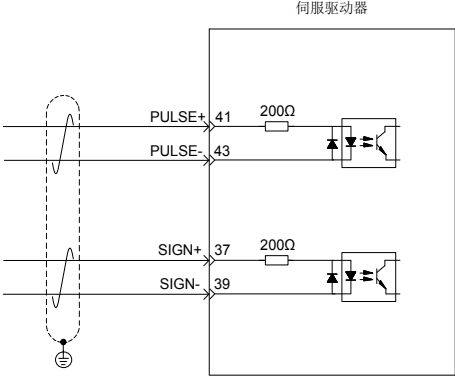
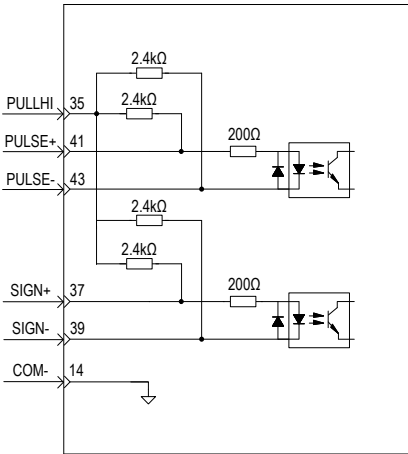
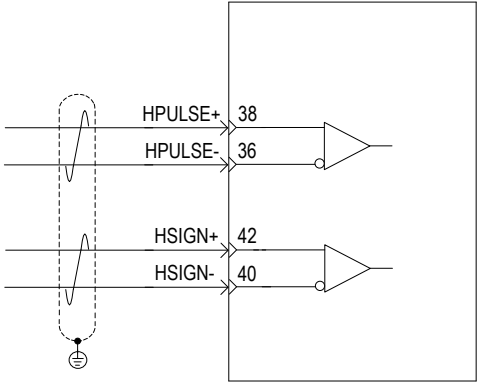
H05 组：位置控制参数

H05-00	名称	位置指令来源			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

位置控制模式时，用于选择位置指令来源。

设定值	指令来源	指令获取方式
0	脉冲指令	上位机或者其他脉冲发生装置产生位置脉冲指令，通过硬件端子输入至伺服驱动器。硬件端子通过 H05-01 选择。
1	步进量	由参数 H05-05 设置步进量位移。 由 DI 功能 FunIN.20 触发步进量指令。
2	多段位置指令	由 H11 组参数设定多段位置功能的运行方式。 由 DI 功能 FunIN.28 触发多段位置指令。

其中，脉冲指令属于外部位置指令，步进量和多段位置指令属于内部位置指令。

H05-01	名称	脉冲指令输入端子选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
位置控制模式，位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0) 时，根据输入脉冲的频率，选择硬件输入端子。								
设定值	输入端子	硬件接口						
0	低速	差分输入端子：PULSE+、PULSE-、SIGN+、SIGN-  伺服驱动器 最大脉冲频率 500kpps。						
		集电极开路输入端子：PULLHI、PULSE+、PULSE-、SIGN+、SIGN-  伺服驱动器 最大脉冲频率 200kpps。						
1	高速	差分输入端子：HPULSE+、HPULSE-、HSIGN+、HSIGN-  伺服驱动器 最大脉冲频率 4Mpps						

H05-02	名称	电机每旋转 1 圈的位置指令数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1048576	单位	P/r	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置电机每旋转 1 圈所需的位置指令数。

H05-02=0 时，电子齿轮比 1 和 2 的参数 (H05-07~H05-13) 及电子齿轮比切换条件设定 (H05-39) 有效。

H05-02 ≠ 0 时，电子齿轮比 $\frac{B}{A} = \frac{\text{编码器分辨率}}{H05-02}$ ，此时电子齿轮比 1、电子齿轮比 2 无作用。

H05-04	名称	一阶低通滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~6553.5	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0

设置位置指令 (编码器单位) 的一阶低通滤波时间常数。

针对位置指令 P 为矩形波和梯形波，经过一阶低通滤波后的位置指令如下：

该功能对位移量 (位置指令总数) 没有影响。

若设定值过大，将导致响应的延迟性增大，应根据实际情况，设定滤波时间常数。

H05-05	名称	步进量			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	-9999~9999	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	50

设置主位置指令来源为步进量 (H05-00=1) 时的位置指令总数。

电机位移 = H05-05 × 电子齿轮比，H05-05 数值的正负决定了电机转速的正负。

H05-06	名称	平均值滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~128.0	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0

设置位置指令 (编码器单位) 的平均值滤波时间常数。针对位置指令 P 为矩形波和梯形波，经过平均值滤波后的位置指令如下：

该功能对位移量 (位置指令总数) 没有影响。若设定值过大，将导致响应的延迟性增大，应根据实际情况，设定滤波时间常数。

H05-07	名称	电子齿轮比 1(分子)			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1073741824	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	8388608

设置针对位置指令(指令单位)分倍频的第1组电子齿轮比的分子。
H05-02(电机每旋转1圈的位置脉冲数)=0时有效。

H05-09	名称	电子齿轮比 1(分母)			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1073741824	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

设置针对位置指令(指令单位)分倍频的第1组电子齿轮比的分母。
H05-02(电机每旋转1圈的位置脉冲数)=0时有效。

H05-11	名称	电子齿轮比 2(分子)			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1073741824	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	8388608

设置针对位置指令(指令单位)分倍频的第2组电子齿轮比的分子。
H05-02(电机每旋转1圈的位置脉冲数)=0时有效。

H05-13	名称	电子齿轮比 2(分母)			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1073741824	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

设置针对位置指令(指令单位)分倍频的第2组电子齿轮比的分母。
H05-02(电机每旋转1圈的指令脉冲数)=0时有效。

H05-15	名称	脉冲指令形态			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	再次停电	出厂设定	0

设置主位置指令来源为脉冲指令(H05-00=0)时,输入脉冲形态。
不同输入端子对应的位置脉冲指令的最大频率、最小时间宽度:

H02-02 旋转方向选择	H05-15 指令形态设置	脉冲形态	信号	正转脉冲示意图	反转脉冲示意图
0	0	脉冲+方向 正逻辑	PULSE SIGN		
	1	脉冲+方向 负逻辑	PULSE SIGN		
	2	A相+B相 正交脉冲 4倍频	PULSE(A相) SIGN(B相)		
	3	CW+CCW	PULSE(CW) SIGN(CCW)		

(转下一页)

H05-15	名称	脉冲指令形态			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	再次停电	出厂设定	0
H02-02 旋转方向选择	H05-15 指令形态设置	脉冲形态	信号	正转脉冲示意图	反转脉冲示意图			
1	0	脉冲 + 方向 正逻辑	PULSE SIGN					
	1	脉冲 + 方向 负逻辑	PULSE SIGN					
	2	A 相 + B 相 正交脉冲 4 倍频	PULSE(A 相) SIGN(B 相)					
	3	CW+CCW	PULSE(CW) SIGN(CCW)					

位置脉冲指令的上升、下降时间应小于 0.1us。

H05-16	名称	清除动作选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
<p>设置清除位置偏差的条件。</p> <p>位置偏差 = (位置指令 - 位置反馈) (编码器单位)</p>								
设定值	清除条件				备注			
0	伺服使能 OFF 及发生故障时清除位置偏差							
1	伺服使能 OFF 及发生故障时清除位置偏差脉冲							
2	伺服使能 OFF 及通过 DI 输入的 ClrPosErr 信号清除清除位置偏差				<p>应设置 1 个 DI 端子为 DI 功能 35 (FunIN.35: ClrPosErr, 清除位置偏差), 该 DI 端子建议选择快速 DI 端子, 且建议逻辑设置为沿变化有效。</p> <p></p> <p>(上升沿有效)</p> <p></p> <p>(下降沿有效)</p>			
位置偏差绝对值大于 H0A-10(位置偏差过大阈值), 将发生 Er.B00(位置偏差过大)。								

H05-17	名称	编码器分频脉冲数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	35~32767	单位	P/r	生效方式	再次通电	出厂设定	2500

设置电机旋转 1 圈脉冲输出端子 PAO 或 PBO 的输出脉冲个数。
4 倍频后, 脉冲输出分辨率为: 电机旋转 1 圈脉冲输出分辨率 = (H05-17) × 4

H05-19	名称	速度前馈控制选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置速度环前馈信号的来源。
位置控制模式下, 采用速度前馈控制可提高位置指令响应速度。

速度前馈控制的参数包括 H08-18(速度前馈滤波时间常数)和 H08-19(速度前馈增益), 参数设置请参考“第 6 章 调整”。

H05-20	名称	定位完成 / 接近输出条件			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

位置控制模式下, 伺服正在运行时, 位置偏差绝对值在 H05-21(定位完成阈值)设定值以内时, 伺服可输出定位完成 / 接近(FunOUT.5: COIN)信号, 通过 H05-20 可设定定位完成 / 接近信号的输出条件。

设定值	输出条件
0	位置偏差绝对值小于 H05-21 时输出。
1	位置偏差绝对值小于 H05-21, 且滤波后的位置指令为 0 时输出。
2	位置偏差绝对值小于 H05-21, 且位置指令为 0 时输出。
3	位置偏差绝对值小于 H05-21, 至少保持 H05-60 设置的时间有效, 且滤波前位置指令为 0 时输出。

H05-21	名称	定位完成阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~65535	单位	编码器 / 指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	5872

设置伺服驱动器输出定位完成信号 (COIN) 时位置偏差绝对值的阈值。
定位完成信号: DO 功能 5(FunOUT.5: COIN, 定位完成信号)。

定位完成信号仅在伺服驱动器处于位置控制模式, 运行状态下有效。

H05-22	名称	定位接近阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~65535	单位	编码器 / 指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	65535

设置伺服驱动器输出定位接近信号 (NEAR) 时位置偏差绝对值的阈值。

定位接近信号：DO 功能 6(FunOUT.6: NEAR, 定位接近信号)。

◆ 注意：

- ◆ 定位接近阈值 (H05-22) 一般需大于定位完成阈值 (H05-21)。
- ◆ 定位完成阈值 (H05-21) 只反映定位完成有效时位置偏差绝对值的阈值，与定位精度无关。
- ◆ 速度前馈增益 (H08-19) 设定值过大或低速运行时，将引起位置偏差绝对值较小，若 H05-21 设定值过大，会导致定位完成一直有效，因此，为提高定位完成的有效性，请减小 H05-21 设定值。
- ◆ 在定位完成阈值 (H05-21) 小，位置偏差也较小情况下，可通过设置 H05-20 变更定位完成 / 接近信号的输出条件。

H05-23	名称	中断定长使能			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置是否使用中断定长功能。

设定值	中断定长功能
0	禁止
1	使用

使能中断定长功能时，DI9 被强制为中断定长触发信号，且逻辑为沿变化有效。

原点复归功能正在运行时，中断定长触发信号被屏蔽；

伺服电机正处于中断定长功能运行时，其他内、外部位置指令均被屏蔽；运行完成后，响应其他位置指令的条件由 H05-29 决定。

H05-24	名称	中断定长位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

设置中断定长运行时的位置指令数值。

H05-24 设定值为 0，中断定长功能无效。

中断定长运行时电机实际位置指令 (编码器单位)=H05-24× 电子齿轮比

中断定长运行前位置偏差较大，中断定长位移设置过小，将导致电机反转。

H05-26	名称	中断定长恒速运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200

设置中断定长运行时，电机能够达到的最大转速。

设定值	触发中断定长前电机转速	中断定长最大速度	中断定长运行时电机转向
0	<1	1	-
	≥ 1	触发中断定长前电机转速	与中断定长前电机转向一致
1~6000	-	H05-26 设定值	由 H02-02(旋转方向选择) 决定

H05-27	名称	中断定长加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	10

设置中断定长运行时，电机转速由 0 匀变速到 1000rpm 时的变速时间。

因此，中断定长运行时，电机实际加速时间 t：

$$t = \frac{|H05-26-中断定长前电机转速|}{1000} \times (H05-27)$$

H05-29	名称	定长锁定解除信号使能			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置是否解除中断定长锁定信号。

设定值	定长锁定解除信号	备注
0	不使能	中断定长定位完成后,可直接响应其他位置指令。
1	使能	中断定长定位完成后,不可直接响应其他位置指令。 需要使用 DI 功能 29(FunIN.29: XintFree, 解除中断定长锁定状态),才能响应其他位置指令。

◆ 注意:一般建议 H05-29=1(使能定长锁定解除信号),防止中断定长运行结束时有干扰位置指令进入伺服驱动器造成电机误动作。

H05-30	名称	原点复归使能控制			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~8	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置原点复归模式及触发信号来源。

设定值	触发信号	备注	
		原点复归模式	触发信号
0	关闭原点复归	禁止原点复归功能	
1	通过 DI 输入 HomingStart 信号,使能原点复归功能	原点回零	DI 信号 FunIN.32(HomingStart: 原点复归使能)
2	通过 DI 输入 HomingStart 信号,使能电气回零功能	电气回零	DI 信号 FunIN.32(HomingStart: 原点复归使能)
3	上电后立即启动原点复归	原点回零	位置模式下,重新上电,第 1 次伺服使能信号
4	立即进行原点复归	原点回零	位置模式下,伺服使能信号 回零成功后, H05-30=0
5	启动电气回零命令	电气回零	位置模式下,伺服使能信号 回零成功后, H05-30=0
6	以当前位置为原点	原点回零	不需要 回零成功后, H05-30=0
8	以 DI 触发的位置为原点	原点回零	DI 信号 FunIN.41 (HomeRecord: 以当前 DI 为原点)

原点复归的使用请参考“[5.2.8 原点复归功能](#)”。

H05-31	名称	原点复归模式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~16	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置原点回零时的默认电机转向,减速点、原点。

设定值	原点回零模式			备注
	回零方向	减速点	原点	
0	正向	原点开关	原点开关	正向 / 反向: 与 H02-02(旋转方向选择)定义一致; 原点开关: DI 功能 FunIN.31(HomeSwitch) 正向超程开关: DI 功能 FunIN.14(P-OT) 反向超程开关: DI 功能 FunIN.15(N-OT)
1	反向	原点开关	原点开关	
2	正向	电机 Z 信号	电机 Z 信号	
3	反向	电机 Z 信号	电机 Z 信号	
4	正向	原点开关	电机 Z 信号	
5	反向	原点开关	电机 Z 信号	
6	正向	正向超程开关	正向超程开关	
7	反向	反向超程开关	反向超程开关	
8	正向	正向超程开关	电机 Z 信号	
9	反向	反向超程开关	电机 Z 信号	
10	正向	机械极限位置	机械极限位置	
11	反向	机械极限位置	机械极限位置	

(转下一页)

H05-31	名称	原点复归模式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~16	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置原点回零时的默认电机转向，减速点、原点。

设定值	原点回零模式			备注
	回零方向	减速点	原点	
12	正向	机械极限位置	电机 Z 信号	正向 / 反向: 与 H02-02(旋转方向选择) 定义一致; 原点开关: DI 功能 FunIN.31(HomeSwitch) 正向超程开关: DI 功能 FunIN.14(P-OT) 反向超程开关: DI 功能 FunIN.15(N-OT)
13	反向	机械极限位置	电机 Z 信号	
设定值	电气单圈回零模式			
14	正向	-	单圈零点	
15	反向	-	单圈零点	
16	就近方向	-	单圈零点	

H05-32	名称	高速搜索原点开关信号的速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~3000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	100

设置原点回零 (H05-30=1/3/4) 时，搜索减速点信号时电机转速。

设置电气回零 (H05-30=2/5) 时电机最高速度。

速度设定值过低将导致搜索原点开关信号时间过长，发生警告 Er.601(回原点超时故障)。

H05-33	名称	低速搜索原点开关信号的速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	10

设置原点回零 (H05-30=1/3/4) 时，搜索原点信号时电机转速。

若原点回零触发时，电机已处于原点开关附近，使能后，电机将立刻以 H05-33 设定的低速搜索原点。

H05-33 应低到防止停机时造成机械冲击。

H05-34	名称	搜索原点时的加减速时间			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	1000

设置原点复归 (H05-30=1/2/3/4/5) 时，电机由 0 匀变速到 1000rpm 的变速时间。

因此，原点复归运行时，电机实际加速时间 t:

$$t = \frac{H05-32}{1000} \times (H05-34)$$

H05-35	名称	限定查找原点的时间			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

设置最大的搜索原点时间。

H05-35 设置过小或者在 H05-35 限定时间内没有找到原点，驱动器将发生警告 Er.601(回原点超时故障)。

H05-36	名称	机械原点偏移量			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置原点复归后电机绝对位置 (H0B-07) 数值。

原点回零时根据 H05-40 的设置，决定了机械原点与机械零点的位置关系。

电气回零时 H05-36 是目标位置偏离机械原点的位移。

H05-38	名称	伺服脉冲输出来源选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置脉冲输出端口的输出来源。

设定值	输出来源	备注
0	编码器分频输出	电机旋转时，将编码器反馈信号按照 H05-17 的设定值分频后输出。 上位机用作闭环反馈时，建议采用编码器分频输出方式
1	脉冲指令同步输出	仅在 H05-00=0 时，将输入脉冲指令同步输出。 多轴伺服脉冲同步跟踪时，建议采用脉冲指令同步输出方式。
2	分频或同步输出禁止	脉冲输出端子无输出。

脉冲输出硬件端子：

信号名称	输出形式	输出端口	最大脉冲频率
A 相信号	差分输出	PAO+、PAO-	2Mpps
B 相信号	差分输出	PBO+、PBO-	2Mpps
Z 相信号	差分输出	PZO+、PZO-	2Mpps
	集电极开路输出	PZ-OUT、GND	100kpps

A/B 相脉冲的信号宽度由电机转速决定，Z 相脉冲的信号宽度是 A/B 相脉冲信号宽度的一半。

Z 相信号输出极性由 H05-41(Z 脉冲输出极性选择) 设置。

H05-39	名称	电子齿轮比切换条件			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置电子齿轮比切换条件：

设定值	切换条件	备注
0	位置指令 (指令单位)=0 且持续 2.5ms 后切换	必须设置 1 个 DI 端子 DI 功能 24 (FunIN.24: GEAR_SEL, 电子齿轮比选择)
1	实时切换	

H05-02(电机每旋转 1 圈的位置指令数)=0 时有效。

H05-40	名称	机械原点偏移量及超限处理方式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置原点回零时机械原点与机械零点的偏置关系及原点回零过程中遇到超程开关后的处理方式。

设定值	机械原点偏移量及超限处理方式	备注	
		机械原点	超程处理方式
0	H05-36 是原点复归后坐标， 遇到限位重新触发原点复归使能后 反向找原点	机械原点与机械零点不重合，原点回零 完成后，电机停止于机械原点，机械原 点坐标被强制为 H05-36。	再次给出原点复归触发信号， 伺服反向执行原点复归
1	H05-36 是原点复归后相对偏移量， 遇到限位重新触发原点复归使能后 反向找原点	机械原点与机械零点重合，电机定位了 机械原点后，继续移动 H05-36 设置的 位移后停机。	再次给出原点复归触发信号， 伺服反向执行原点复归
2	H05-36 是原点复归后坐标， 遇到限位自动反向找零	机械原点与机械零点不重合，原点回零 完成后，电机停止于机械原点，机械原 点坐标被强制为 H05-36。	伺服自动反向，继续执行原点 复归
3	H05-36 是原点复归后相对偏移量， 遇到限位自动反向找零	机械原点与机械零点重合，电机定位了 机械原点后，继续移动 H05-36 设置的 位移后停机。	伺服自动反向，继续执行原点 复归

原点复归完成后 (包括原点回零和电气回零)，电机当前绝对位置 (H0B-07) 均与 H05-36 一致。

原点回零完成信号 (FunOUT.16: HomeAttain) 或电气回零完成信号 (FunOUT.17: ElecHomeAttain) 均在电机当前绝对位置 H0B-07=H05-36 后才会输出，且与伺服使能信号状态无关。

原点复归触发信号请参考 [“5.2.8 原点复归功能”](#)。

H05-41	名称	Z 脉冲输出极性选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	1

设置脉冲输出端子 Z 脉冲有效时的输出电平。

H02-03 (输出脉冲相位)	H05-41 (Z 脉冲输出极性)	正转, 脉冲输出示意图	反转, 脉冲输出示意图
0	0	<p>A 相超前 B 相 90°</p>	<p>B 相超前 A 相 90°</p>
	1	<p>A 相超前 B 相 90°</p>	<p>B 相超前 A 相 90°</p>
1	0	<p>B 相超前 A 相 90°</p>	<p>A 相超前 B 相 90°</p>
	1	<p>B 相超前 A 相 90°</p>	<p>A 相超前 B 相 90°</p>

Z 信号分频输出精度要求较高的使用场合, 建议使用 Z 信号输出的有效变化沿:

设定值	Z 脉冲输出极性选择
0	正极性 (Z 脉冲有效时为高电平)
1	负极性 (Z 脉冲有效时为低电平)

H05-41=0 有效变化沿为下降沿;

H05-41=1 有效变化沿为上升沿。

H05-43	名称	位置脉冲沿选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	编码器单位	生效方式	再次通电	出厂设定	0

脉冲指令的有效沿选择, 当设置 0 时从脉冲的下降沿开始进行计算, 当设置 1 时则从脉冲输入的上升沿进行计算。

设定值	位置脉冲沿选择
0	下降沿有效
1	上升沿有效

H05-46	名称	绝对位置线性模式位置偏置 (低 32 位)			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	-2147483648~2147483647	单位	编码器单位	生效方式	再次通电	出厂设定	0

H05-48	名称	绝对位置线性模式位置偏置 (高 32 位)			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	-2147483648~2147483647	单位	编码器单位	生效方式	再次通电	出厂设定	0

绝对位置线性模式 (H02-01=1), 绝对位置线性模式位置偏置等于当前编码器绝对位置与机械位置 (编码器单位) 的差值。

H05-50	名称	绝对位置旋转模式机械齿轮比 (分子)			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	1-65535	单位	1	生效方式	再次通电	出厂设定	65535

H05-51	名称	绝对位置旋转模式机械齿轮比（分母）			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	1-65535	单位	1	生效方式	再次通电	出厂设定	1

绝对位置旋转模式（H02-01=2），机械机构旋转负载与电机的传动比。

H05-52	名称	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数（低 32 位）			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~4294967295	单位	编码器单位	生效方式	再次通电	出厂设定	0
H05-54	名称	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数（高 32 位）			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~127	单位	编码器单位	生效方式	再次通电	出厂设定	0

绝对位置旋转模式（H02-01=2），旋转负载旋转一圈对应电机旋转的脉冲数。

H05-56	名称	触停回零速度判断阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	2

触停回零过程中，判断负载到达机械位置的速度阈值。

H05-58	名称	触停回零转矩限制			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~300.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	100.0

触停回零过程中，正负最大转矩限制值。

H05-59	名称	定位完成窗口时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~30000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0

定位偏差小于定位完成阈值的时间，需要大于设定的窗口时间，定位完成信号才能输出有效状态。

H05-60	名称	定位完成保持时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~30000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H05-20 等于 3 时定位完成 (COIN) 信号有效状态保持时间，在保持时间内如果位置指令不为 0 定位完成 (COIN) 信号置为无效状态，如果设置值为 0，表示信号输出后，直至下个指令到来之前都为有效状态。

H05-61	名称	编码器分频脉冲数（32 位）			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~262143	单位	P/r	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置值小于 35 时，编码器分频脉冲数由 H05-17 设定值决定；设置值大于等于 35 时，编码器分频脉冲数由 H05-61 设定值决定。

H05-66	名称	回零时间单位选择			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设定回零时间的单位，实际超时时间为 H0535*H0566ms。

设定值	时间单位
0	1ms
1	10ms
2	100ms

H05-69	名称	回零辅助功能			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设定该值来选择回零辅助方式，H0569=1 时单圈回零方式必须搭配配 23 位编码器，并且 H00-00=14101，H0201=0，使用电气回零方式，设置 H0531=14~16；H0569=3 时，必须使用原点回零，并且方式是最后以 Z 信号为原点。

设定值	回零辅助方式
0	不启用
1	单圈回零辅助方式
2	设置当前位置为单圈零点偏置
3	原点回零最后找 Z 信号辅助方式
4	清除单圈原点偏置

H06 组：速度控制参数

H06-00	名称	主速度指令 A 来源			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	0	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置主速度指令 A 来源的速度指令源。

设定值	指令来源	指令获取方式
0	数字给定	速度指令 A 来源由 H06-03 设置。

◆ 注意：数字给定属于内部速度指令。

H06-01	名称	辅助速度指令 B 来源			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	0~5	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置辅助速度指令 B 的速度指令源。

设定值	指令来源	指令获取方式
0	数字给定	辅助速度指令 B 来源由 H06-03 设置。
1	-	无效
2	-	无效
3	-	无效
4	-	无效
5	多段速度指令	辅助速度指令 B 来源由内部多段速度指令规划，多段速度的相关设置请参照 H12 组参数。

◆ 注意：数字给定和多段速度属于内部速度指令。

H06-02	名称	速度指令选择			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

选择速度指令来源。

设定值	控制模式	备注						
0	主速度指令 A 来源	由功能码 H06-00 选择实际输入的指令源。						
1	辅助速度指令 B 来源	由功能码 H06-01 选择实际输入的指令源。						
2	主指令 A 来源 + 辅助指令 B 来源	由功能码 H06-00 和 H06-01 选择输入的指令源共同作用作为实际速度指令。						
3	主指令 A 来源 / 辅助指令 B 来源切换	由 DI 功能 FunIN.4(Cmd_SEL) 状态来进行 A/B 来源切换。						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>FunIN.4(Cmd_SEL) 状态</th> <th>指令选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>无效</td> <td>主速度指令 A 来源</td> </tr> <tr> <td>有效</td> <td>辅助速度指令 B 来源</td> </tr> </tbody> </table>	FunIN.4(Cmd_SEL) 状态	指令选择	无效	主速度指令 A 来源	有效	辅助速度指令 B 来源
		FunIN.4(Cmd_SEL) 状态	指令选择					
无效	主速度指令 A 来源							
有效	辅助速度指令 B 来源							
4	通讯给定	由通讯方式操作功能码 H31-09 输入速度指令，精度为 0.001rpm。						

H06-03	名称	速度指令键盘设定值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200

当 H06-00 或 H06-01 选择数字给定来源时，通过 H06-03 设定转速指令值。

H06-04	名称	点动速度设定值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	100

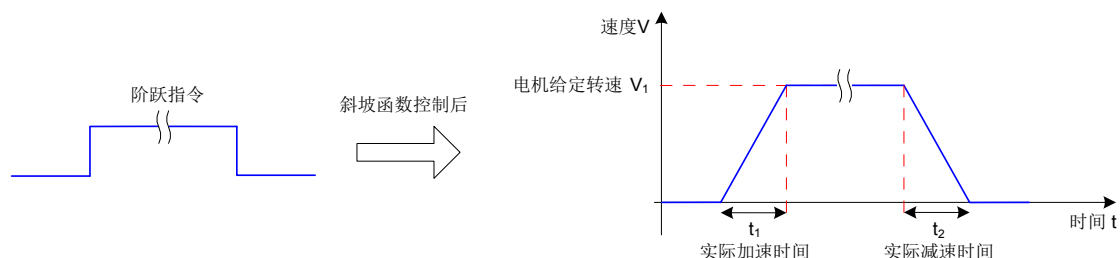
使用使用 DI 点动功能时，设定点动运行速度指令值。

DI 点动功能在驱动器处于正常运行状态下均可触发，与当前控制模式无关。

H06-05	名称	速度指令加速斜坡时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H06-06	名称	速度指令减速斜坡时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置针对速度指令的加减速斜坡时间常数，多段速度指令的加减速时间常数仅由 H12 组参数决定。



H06-05：速度指令从 0 加速到 1000rpm 的时间。

H06-06：速度指令从 1000rpm 减速到 0 的时间。

因此，实际的加减速时间计算公式如下：

$$\text{实际加速时间 } t_1 = \frac{\text{速度指令}}{1000} \times \text{速度指令加速斜坡时间}$$

$$\text{实际减速时间 } t_2 = \frac{\text{速度指令}}{1000} \times \text{速度指令减速斜坡时间}$$

H06-07	名称	最大转速阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	6000

H06-08	名称	正向速度阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	6000

H06-09	名称	反向速度阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	6000

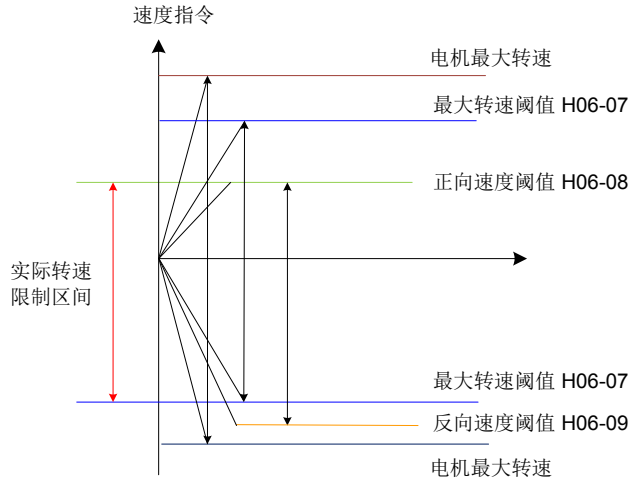
速度控制模式下，设置速度指令限制值，速度指令限制值来源有以下几种：

H06-07：设定正、负方向速度指令的限制值，正、负方向的速度指令若超过该设定值都将被限定为该值。

H06-08：设定正向速度阈值，正方向速度指令若超过该设定值将被限定为该值。

H06-09：设定反向速度阈值，负方向速度指令若超过该设定值将被限定为该值。

电机最高转速（默认的限制点）：由实际使用的电机型号决定。



因此，实际正、负方向电机速度指令将被限定为：

$$| \text{正向速度指令} | \leq \min\{ \text{电机最大转速、H06-07、H06-08} \}$$

$$| \text{负向速度指令} | \leq \min\{ \text{电机最大转速、H06-07、H06-09} \}$$

H06-11	名称	转矩前馈控制选择			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

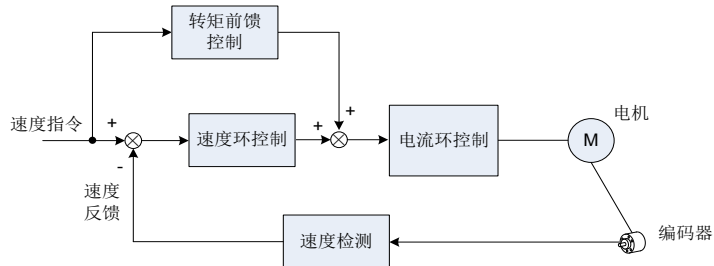
设置非转矩控制模式下，是否使能内部转矩前馈功能。

使用转矩前馈功能，可以提高转矩指令响应速度，减小固定加减速时的位置偏差。

设定值	转矩前馈控制选择	备注
0	无	-
1	内部转矩前馈	转矩前馈信号来源为速度指令： 位置模式下，来自位置控制器的输出 速度模式下，来自用户给定速度指令

转矩前馈功能参数包括转矩前馈增益 (H08-20) 和转矩前馈滤波时间常数 (H08-21)，请参考“6.5.4 前馈增益”进行设定。

非转矩控制模式下，转矩前馈控制框图如下图所示：



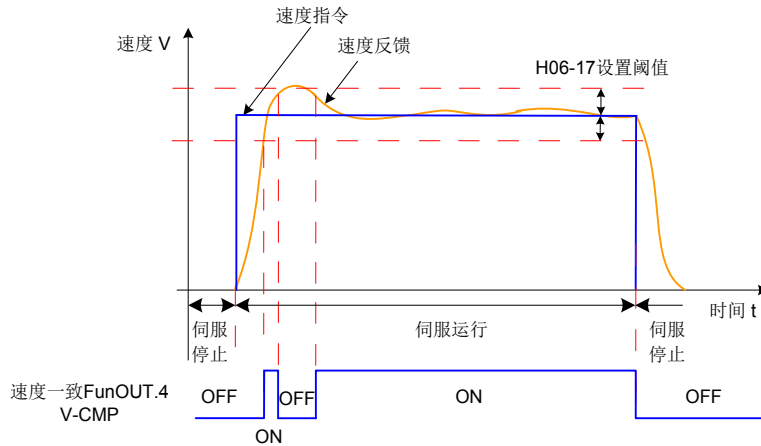
H06-15	名称	零位固定转速阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	10
<p>零位固定功能是指速度控制模式下，零位固定 DI 信号 FunIN.12 (ZCLAMP) 有效时，当速度指令幅值小于或等于 H06-15 设定值时，伺服电机进入零位置锁定状态，此时伺服驱动器内部构建位置环，速度指令无效；伺服电机被固定在零位固定生效位置的 ± 1 个脉冲以内，即使因为外力发生了旋转，也会返回零位位置固定。</p> <p>若速度指令幅值大于 H06-15，伺服电机退出零位锁定状态，此时伺服电机根据当前输入的速度指令继续运行。</p> <p>若零位固定 DI 信号 FunIN.12 (ZCLAMP) 无效，则零位固定功能无效。</p>								

H06-16	名称	电机旋转速度阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~1000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	20
<p>当滤波后的电机实际转速的绝对值达到 H06-16(电机旋转速度阈值) 时，可认为电机旋转。此时，伺服驱动器可输出电机旋转 (FunOUT.2: TGON) 信号，用于确认电机已发生旋转。反之，当滤波后的电机实际转速绝对值小于 H06-16 时，认为电机未旋转。</p> <p>电机旋转 (FunOUT.2: TGON) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。</p>								
<p>◆ 注意：</p> <p>上图中，ON 代表电机旋转 DO 信号有效，OFF 代表电机旋转 DO 信号无效。</p> <p>通过 H0A-27(速度 DO 滤波时间常数) 可设定针对电机实际转速的滤波时间常数。</p>								

H06-17	名称	速度一致信号阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0~100	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	10

速度控制模式下，滤波后的伺服电机实际转速与速度指令的偏差绝对值满足一定阈值 (H06-17) 时，认为电机实际转速达到速度指令设定值，此时驱动器可输出速度一致 (FunOUT.4: V-Cmp) 信号。反之，若滤波后的伺服电机实际转速与速度指令的偏差绝对值超过该阈值，速度一致信号无效。

驱动器处于非运行状态或者非速度控制模式时，速度一致 (FunOUT.4: V-Cmp) 信号始终无效。



◆ 注意:

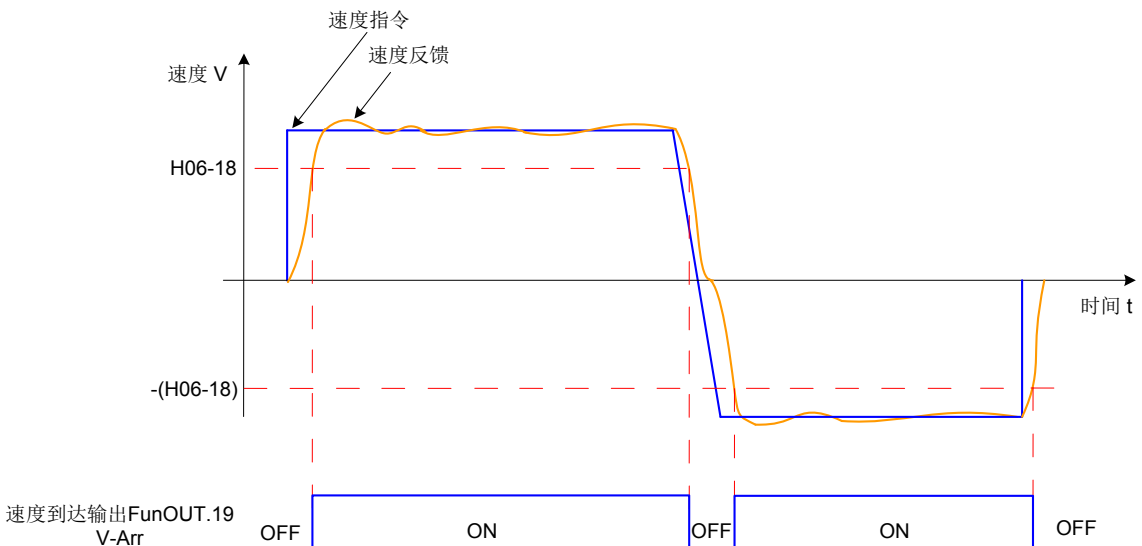
上图中，ON 代表速度一致 DO 信号有效，OFF 代表速度一致 DO 信号无效。

通过 H0A-27(速度 DO 滤波时间常数) 可设定针对电机实际转速的滤波时间常数。

H06-18	名称	速度到达信号阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	10~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	1000

滤波后的伺服电机实际转速绝对值超过一定阈值 (H06-18) 时，认为伺服电机实际转速达到期望值，此时伺服驱动器可输出速度到达 (FunOUT.19: V-Arr) 信号。反之，若滤波后的伺服电机实际转速绝对值不大于该值，速度到达信号无效。

速度到达 (FunOUT.19: V-Arr) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。



◆ 注意:

上图中，ON 代表速度到达 DO 信号有效，OFF 代表速度到达 DO 信号无效。

通过 H0A-27(速度 DO 滤波时间常数) 可设定针对电机实际转速的滤波时间常数。

H06-19	名称	零速输出信号阈值			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	1~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	10
滤波后的伺服电机实际转速绝对值小于一定阈值 (H06-19) 时, 认为伺服电机实际转速接近静止, 此时伺服驱动器可输出零速 (FunOUT.3: V-Zero) 信号。反之, 若滤波后的伺服电机实际转速绝对值不大于该值, 则认为电机未处于静止状态, 零速信号无效。 零速 (FunOUT.3: V-Zero) 信号的判断不受驱动器运行状态和控制模式的影响。								
◆ 注意: 上图中, ON 代表零速 DO 信号有效, OFF 代表零速 DO 信号无效。 通过 H0A-27(速度 DO 滤波时间常数) 可设定针对电机实际转速的滤波时间常数。								

H06-28	名称	齿槽力矩波动补偿使能			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	1~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
1: 开启齿槽力波动补偿, 可减小因齿槽力波动引起的速度波动; 0: 关闭补偿								

H07 组: 转矩控制参数

H07-00	名称	主转矩指令 A 来源			设定方式	停机设定	相关模式	T						
	设定范围	0	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0						
设置主转矩指令 A 的转矩指令源。														
<table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>指令来源</th> <th>指令获取方式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>数字给定</td> <td>转矩指令 A 来源由 H07-03 设置。</td> </tr> </tbody> </table>									设定值	指令来源	指令获取方式	0	数字给定	转矩指令 A 来源由 H07-03 设置。
设定值	指令来源	指令获取方式												
0	数字给定	转矩指令 A 来源由 H07-03 设置。												
◆ 注意: 数字给定属于内部转矩指令。														

H07-01	名称	辅助转矩指令 B 来源			设定方式	停机设定	相关模式	T						
	设定范围	0	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1						
设置辅助转矩指令 B 的转矩指令源。														
<table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>指令来源</th> <th>指令获取方式</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>数字给定</td> <td>辅助转矩指令 B 来源由 H07-03 设置。</td> </tr> </tbody> </table>									设定值	指令来源	指令获取方式	0	数字给定	辅助转矩指令 B 来源由 H07-03 设置。
设定值	指令来源	指令获取方式												
0	数字给定	辅助转矩指令 B 来源由 H07-03 设置。												
◆ 注意: 数字给定属于内部转矩指令。														

H07-02	名称	转矩指令选择			设定方式	停机设定	相关模式	T
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

选择转矩指令来源。

设定值	控制模式	备注						
0	主转矩指令 A 来源	由功能码 H07-00 选择实际输入的指令源。						
1	辅助转矩指令 B 来源	由功能码 H07-01 选择实际输入的指令源。						
2	主指令 A 来源 + 辅助指令 B 来源	由功能码 H07-00 和 H07-01 选择输入的指令源共同作用作为实际转矩指令。						
3	主指令 A 来源 / 辅助指令 B 来源切换	由 DI 功能 FunIN.4(Cmd_Sel) 状态来进行 A/B 来源切换。						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>FunIN.4(Cmd_Sel) 状态</th> <th>指令选择</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>无效</td> <td>主转矩指令 A 来源</td> </tr> <tr> <td>有效</td> <td>辅助转矩指令 B 来源</td> </tr> </tbody> </table>	FunIN.4(Cmd_Sel) 状态	指令选择	无效	主转矩指令 A 来源	有效	辅助转矩指令 B 来源
		FunIN.4(Cmd_Sel) 状态	指令选择					
无效	主转矩指令 A 来源							
有效	辅助转矩指令 B 来源							
4	通讯给定	由通讯方式操作功能码 H31-11 输入转矩指令。						

H07-03	名称	转矩指令键盘设定值			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	-400.0~400.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0

当 H07-00 或 H07-01 选择数字给定来源时，通过 H07-03 设定所需要的转矩指令值。
100.0% 对应于 1 倍电机额定转矩。

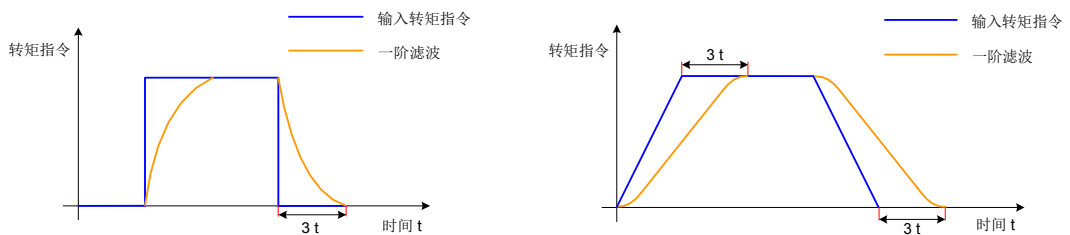
H07-05	名称	转矩指令滤波时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~30.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.79

H07-06	名称	第二转矩指令滤波时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~30.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.79

设置转矩指令滤波时间常数。

通过对转矩指令进行低通滤波处理，可使得转矩指令更加平滑，减少振动。

若滤波时间常数设定值过大，将降低响应性，请边确认响应性边进行设定！



◆ 注意：

伺服驱动器提供 2 个转矩指令低通滤波器，默认使用滤波器 1；

位置或速度控制模式下，使用增益切换功能，满足一定条件时，可切换至滤波器 2，增益切换设置请参考“6.5.2 增益切换”。

H07-07	名称	转矩限制来源			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置转矩限制来源，具体请参考“5.4.3 转矩指令限制”。

设定值	限制来源
0	正负内部转矩限制
1	正负外部转矩限制 (利用 P-CL, N-CL)

◆ 注意：转矩限制功能对位置，速度，转矩以及混合控制模式都有效。

H07-09	名称	正内部转矩限制			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~400.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	350.0

H07-10	名称	负内部转矩限制			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~400.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	350.0

设置 H07-07=0 时，正负内部转矩限制值。100.0% 对应于 1 倍电机额定转矩。

◆ 注意：

注 1：H07-09、H07-10 设定值过小时，伺服电机加减速时可能会发生转矩不足。

注 2：若设定值超过所用伺服电机和驱动器的最大转矩，实际转矩将被限制在伺服电机和驱动器的最大转矩之内。

注 3：最终转矩限制值请参考“5.4.3 转矩指令限制”。

H07-11	名称	正外部转矩限制			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~400.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	350.0

H07-12	名称	负外部转矩限制			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~400.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	350.0

设置 H07-07=1 或 3 时，正负外部转矩限制值。100.0% 对应于 1 倍电机额定转矩。最终转矩限制值请参考“5.4.3 转矩指令限制”。

H07-17	名称	速度限制来源选择			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置转矩控制模式下的速度限制来源。

设定速度限制后，实际电机转速将被限制在速度限制值以内。达到速度限制值后，电机以速度限制值恒速运行。

设定值	限制来源	说明
0	内部速度限制	转速限制由 H07-19 和 H07-20 决定
1	保留	-
2	通过 DI 功能 FunIN.36 选择第 1 或者第 2 速度限制输入	DI(FunIN.36) 无效：H07-19 作为正反转速度限制值 DI(FunIN.36) 有效：H07-20 作为正反转速度限制值

◆ 注意：转矩模式下，速度限制具体请参见“5.4.4 转矩模式下速度限制”。

H07-19	名称	转矩控制正向速度限制值 / 转矩控制速度限制值 1			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	3000

H07-20	名称	转矩控制反向速度限制值 / 转矩控制速度限制值 2			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	0~6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	3000

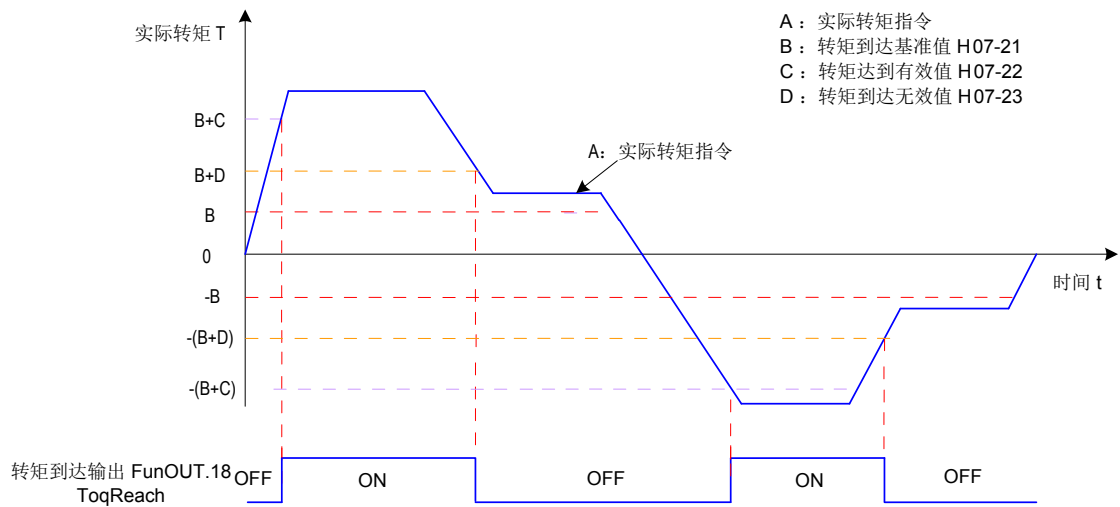
设置转矩模式下的转速限制数字给定值。具体请参见“5.4.4 转矩模式下速度限制”。

H07-21	名称	转矩到达基准值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~300.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0

H07-22	名称	转矩到达有效值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~300.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	20.0

H07-23	名称	转矩到达无效值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~300.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	10.0

转矩到达功能 (FunOUT.18: ToqReach, 转矩到达) 用于判断实际转矩指令是否到达转矩到达有效值区间, 满足该区间时, 驱动器可输出对应的 DO 信号供上位机使用。



实际转矩指令 (可通过 H0B-02 查看): A;

转矩到达基准值 H07-21: B;

转矩达到有效值 H07-22: C;

转矩到达无效值 H07-23: D;

其中 C 和 D 是在 B 基础上的偏置。

因此, 转矩到达 DO 信号由无效变为有效时, 实际转矩指令必须满足:

$$|A| \geq B+C$$

否则, 转矩到达 DO 信号保持无效。

反之, 转矩到达 DO 信号由有效变为无效时, 实际转矩指令必须满足:

$$|A| < B+D$$

否则, 转矩到达 DO 信号保持有效。

H07-40	名称	转矩模式下速度受限窗口			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	0.5~30.0	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	1.0
<p>转矩模式下，伺服电机实际转速绝对值超过速度限制值（参考“5.4.4 转矩模式下速度限制”），且时间达到 H07-40 时，认为伺服电机实际转速受限，此时伺服驱动器可输出速度受限 (FunOUT.8: V-LT) 信号。反之，不满足任一条件，速度受限信号无效。</p> <p>速度受限 (FunOUT.8: V-LT) 信号的判断仅在转矩模式，伺服运行状态下进行。</p>								
<p>◆ 注意：上图中，ON 代表速度受限 DO 信号有效，OFF 代表速度受限 DO 信号无效。</p>								

H08 组：增益类参数

H08-00	名称	速度环增益			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.1~2000.0	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	40.0
<p>设置速度环的比例增益。</p> <p>此参数决定速度环的响应，越大则速度环响应越快，但是设置的太大可能引起振动，需要注意。</p> <p>位置模式下，若要加大位置环增益，需同时加大速度环增益。</p>								
H08-01	名称	速度环积分时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.15~512.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	19.89
<p>设置速度环的积分时间常数。</p> <p>设置的值越小，积分效果越强，停止时的偏差值更快接近于 0。</p> <p>◆ 注意：H08-01 设为 512.00 时，无积分效果。</p>								
H08-02	名称	位置环增益			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0.0~2000.0	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	64.0
<p>设置位置环的比例增益。</p> <p>此参数决定位置环的响应性，设置较大的位置环增益，可以缩短定位时间。但设置过大可能引起振动，需要注意。</p> <p>H08-00、H08-01、H08-02 和 H07-05(转矩指令滤波时间常数) 称为第一增益。</p>								
H08-03	名称	第二速度环增益			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.1~2000.0	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	40.0
H08-04	名称	第二速度环积分时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.15~512.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	40.00

H08-05	名称	第二位置环增益			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0.0~2000.0	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	64.0

设置位置环、速度环的第二增益。H08-03、H08-04、H08-05 和 H07-06(第二转矩指令滤波时间常数) 称为第二增益。增益切换的相关内容请参考“6.5.2 增益切换”。

H08-08	名称	第二增益模式设置			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置第二增益的切换模式。

设定值	第二增益的模式
0	第一增益固定, 使用 DI 功能 3(FunIN.3: GAIN_SEL, 增益切换) 将速度环的控制进行 P/PI 切换。 GAIN_SEL 信号无效—PI 控制 GAIN_SEL 信号有效—P 控制
1	第一增益 (H08-00~H08-02, H07-05) 和第二增益 (H08-03~H08-05, H07-06) 切换有效, 切换条件为 H08-09。

H08-09	名称	增益切换条件选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~10	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置增益切换的条件:

设定值	增益切换条件	备注
0	第一增益固定	固定为第一增益。
1	使用外部 DI 切换	使用 GAIN-SEL 信号进行增益切换: GAIN_SEL 信号无效—第一增益 (H08-00~H08-02, H07-05) GAIN_SEL 信号有效—第二增益 (H08-03~H08-05, H07-06) 无法将 GAIN-SEL 信号分配到 DI 端子时, 固定为第一增益。
2	转矩指令大	在上次第一增益时, 转矩指令的绝对值超过 (等级 + 时滞) [%] 时, 切换到第二增益; 在上次第二增益中, 转矩指令的绝对值不到 (等级 - 时滞) [%] 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。
3	速度指令大	在上次第一增益时, 速度指令的绝对值超过 (等级 + 时滞) [rpm] 时, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 速度指令的绝对值低于 (等级 - 时滞) [rpm] 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。
4	速度指令变化率大	仅在非速度控制模式时有效: 在上次第一增益时, 速度指令的变化率绝对值超过 (等级 + 时滞) [10rpm/s] 时, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 速度指令的变化率绝对值低于 (等级 - 时滞) [10rpm/s] 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。 速度控制模式, 固定为第一增益。
5	速度指令高低速阈值	在上次第一增益时, 速度指令的绝对值超过 (等级 - 时滞) [rpm] 时, 开始切换到第二增益, 增益逐渐变化, 在速度指令的绝对值达到 (等级 + 时滞) [rpm] 时, 增益完全变为第二增益。 在上次第二增益时, 速度指令的绝对值低于 (等级 + 时滞) [rpm] 时, 开始返回到第一增益, 增益逐渐变化, 在速度指令的绝对值达到 (等级 - 时滞) [rpm] 时, 增益完全返回到第一增益。
6	位置偏差大	仅在位置控制模式时有效: 在上次第一增益时, 位置偏差的绝对值超过 (等级 + 时滞) [编码器单位] 时, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 位置偏差的绝对值低于 (等级 - 时滞) [编码器单位] 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。 位置控制模式功能之外, 固定为第一增益。

(转下一页)

H08-09	名称	增益切换条件选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~10	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置增益切换的条件:								
设定值	增益切换条件	备注						
7	有位置指令	仅在位置控制模式时有效: 在上次第一增益时, 如果位置指令不为 0, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 如果位置指令为 0 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。 位置控制模式之外, 固定为第一增益。						
8	定位完成	仅在位置控制模式时有效: 在上次第一增益时, 如果定位未完成, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 如果定位未完成状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。 位置控制模式之外, 固定为第一增益。						
9	实际速度大	仅在位置控制模式时有效: 在上次第一增益时, 实际速度的绝对值超过 (等级 + 时滞)[rpm] 时, 切换到第二增益。 在上次第二增益中, 实际速度的绝对值不到 (等级 - 时滞) [rpm] 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续时, 返回到第一增益。 位置控制模式之外, 固定为第一增益。						
10	有位置指令 + 实际速度	仅在位置控制模式时有效: 在上次第一增益时, 如果位置指令不为 0, 切换到第二增益。 在上次第二增益时, 位置指令为 0 的状态在延迟时间 (H08-10) 的期间内持续, 为第二增益; 当位置指令为 0 且 H08-10 时间到, 若实际速度的绝对值不到 (等级)[rpm] 时, 速度积分时间常数固定在 H08-04(第二速度环积分时间常数), 其它返回到第一增益; 若实际速度的绝对值不到 (等级 - 时滞) [rpm] 时, 速度积分也返回到 H08-01(速度环积分时间常数)。 位置控制模式之外, 固定为第一增益。						

H08-10	名称	增益切换延迟时间			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.0~1000.0	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
设置从第二增益返回到第一增益时, 切换条件满足需要持续的时间。								

H08-11	名称	增益切换等级			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~20000	单位	根据切换条件	生效方式	立即生效	出厂设定	50
设置满足增益切换条件的等级。 实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响, 具体影响方式见 H08-09 的说明。根据增益切换条件的不同, 切换等级的单位会随之变化。								

H08-12	名称	增益切换时滞			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~20000	单位	根据切换条件	生效方式	立即生效	出厂设定	30
设置满足增益切换条件的时滞。 实际切换动作的产生受等级和时滞两个条件的共同影响, 具体影响方式见 H08-09 的说明。根据增益切换条件的不同, 切换时滞的单位会随之变化。 ◆ 注意: 请设置 $H08-11 \geq H08-12$, 如果设置的 $H08-11 < H08-12$ 则内部会置为 $H08-11 = H08-12$ 。								

H08-13	名称	位置增益切换时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0.0~1000.0	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	3.0
<p>位置控制模式时，若 H08-05(第二位置环增益) 远大于 H08-02(位置环增益)，请设置切换动作产生后从 H08-02 切换到 H08-05 的时间。</p> <p>使用此参数可以减小位置环增益变大带来的冲击。</p> <div style="text-align: center;"> </div> <p>如果 H08-05 ≤ H08-02，则此参数无效，立刻切换到第二增益。</p>								

H08-15	名称	负载转动惯量比			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0.00~120.00	单位	倍	生效方式	立即生效	出厂设定	1.00
<p>设置相对于电机自身转动惯量的机械负载惯量比。</p> $\text{负载转动惯量比} = \frac{\text{机械负载的转动惯量}}{\text{电机自身转动惯量}}$ <p>H08-15=0 表示电机不带负载；H08-15=1.00 表示机械负载惯量与电机自身转动惯量相等。</p> <p>使用惯量辨识功能 (包括离线和在线)，驱动器可自动计算并更新 H08-15 参数值</p> <p>使用在线惯量辨识模式 (H09-03 ≠ 0) 时，伺服驱动器自动设置此参数，不可手动设置，关闭在线惯量辨识模式 (H09-03=0) 则可以手动设定。</p> <p>◆ 注意： H08-15 参数值等于实际惯量比时，速度环增益 (H08-00/H08-03) 的数值能代表实际速度环最大跟随频率。</p>								

H08-18	名称	速度前馈滤波时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0.00~64.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.50
<p>设置针对速度前馈的滤波时间常数。</p>								

H08-19	名称	速度前馈增益			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0.0~100.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0
<p>位置控制模式下，将速度前馈信号乘以 H08-19，得到的结果称为速度前馈，作为速度指令的一部分。</p> <p>增大此参数，可以提高位置指令响应，减小固定速度时的位置偏差。</p> <p>调整时，首先，设定 H08-18 为一固定数值；然后，将 H08-19 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，速度前馈取得效果。</p> <p>调整时，应反复调整 H08-18 和 H08-19，寻找平衡性好的设定。</p> <p>◆ 注意： 速度前馈功能使能及速度前馈信号的选择请参考“H05-19” (速度前馈控制选择)。</p>								

H08-20	名称	转矩前馈滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	0.00~64.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.50
<p>设置针对转矩前馈的滤波时间常数。</p>								

H08-21	名称	转矩前馈增益			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.0~200.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0
<p>非转矩控制模式下，将转矩前馈信号乘以 H08-21，得到的结果称为转矩前馈，作为转矩指令的一部分。</p> <p>增大此参数，可提高对变化的速度指令的响应性。</p> <p>增大此参数，可以提高位置指令响应，减小固定速度时的位置偏差。</p> <p>调整转矩前馈参数时，首先保持 H08-20(转矩前馈滤波时间常数) 为默认值，逐步增大 H08-21，以增大转矩前馈的作用；当出现速度过冲时，保持 H08-21 不变，增大 H08-20。调整时，应反复调整 H08-20 和 H08-21，寻找平衡性好的设定。</p> <p>◆ 注意：</p> <p>转矩前馈功能使能及转矩前馈信号的选择请参考“H06-11”（转矩前馈控制选择）。</p>								

H08-22	名称	速度反馈滤波选项			设定方式	停机设定	相关模式	PS												
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0												
<p>设置对速度反馈进行平均值滤波的次数。</p> <p>滤波次数越大，速度反馈波动越小，但反馈延迟也越大，应注意。</p> <table border="1" data-bbox="285 824 1430 1048"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>速度反馈滤波的设置</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>禁止速度反馈平均滤波</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>速度反馈 2 次平均滤波</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>速度反馈 4 次平均滤波</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>速度反馈 8 次平均滤波</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>速度反馈 16 次平均滤波</td> </tr> </tbody> </table> <p>◆ 注意：</p> <p>H08-22>0 时 H08-23(速度反馈低通滤波截止频率) 无效。</p>									设定值	速度反馈滤波的设置	0	禁止速度反馈平均滤波	1	速度反馈 2 次平均滤波	2	速度反馈 4 次平均滤波	3	速度反馈 8 次平均滤波	4	速度反馈 16 次平均滤波
设定值	速度反馈滤波的设置																			
0	禁止速度反馈平均滤波																			
1	速度反馈 2 次平均滤波																			
2	速度反馈 4 次平均滤波																			
3	速度反馈 8 次平均滤波																			
4	速度反馈 16 次平均滤波																			

H08-23	名称	速度反馈低通滤波截止频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	100~4000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000
<p>设置对速度反馈进行一阶低通滤波的截止频率。</p> <p>◆ 注意：</p> <p>设置的越小，速度反馈波动越小，但反馈延迟也越大。</p> <p>截止频率为 4000Hz，无滤波效果。</p>								

H08-24	名称	伪微分前馈控制系数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.0~100.0	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	100.0
<p>设置速度环控制方式。</p> <p>当此系数设置为 100.0 时，速度环采用 PI 控制 (速度环默认控制方式)，动态响应快；</p> <p>当设为 0.0 时，速度环积分作用明显，可滤除低频干扰，但动态响应较慢。</p> <p>通过调节 H08-24，可使得速度环既具有较快的响应性，又不会增大速度反馈超调，同时还能提升低频段的抗扰能力。</p>								

H08-27	名称	速度观测截止频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	10~2000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	170

H08-28	名称	速度惯量修正系数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	10~10000	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	100
<p>设置速度观测惯量修正大小。</p> <p>当惯量设置比较真实时此值不需要修改，作用惯量为此值乘以设置的惯量。建议不修改。</p>								

H08-29	名称	速度观测滤波时间			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	2~2000	单位	0.01ms	生效方式	立即生效	出厂设定	80
此值越高对扰动的响应越快，但是过高容易出现振动。								
H08-31	名称	扰动观测截止频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	10~1700	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	600
观测补偿值的补偿百分比。								
H08-32	名称	扰动观测补偿系数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~100	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置扰动观测惯量修正大小。 当惯量设置比较真实时此值不需要修改，作用惯量为此值乘以设置的惯量。建议不修改。								
H08-33	名称	扰动观测惯量修正			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~100	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	100
设置扰动观测惯量修正大小。 当惯量设置比较真实时此值不需要修改，作用惯量为此值乘以设置的惯量。建议不修改。								
H08-40	名称	速度观测使能			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
主要针对负载特性变化小，惯量不怎么变化的场合，对快速定位有较大帮助。 0：关闭速度观测器；1：开启速度观测。								
H08-41	名称	扰动观测转矩开关			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
对外部扰动能进行有效观测，通过不同的截止频率设置和补偿设置可以对频率范围内的进行有效观测抑制。 0和1：开启扰动观测器；2：关闭扰动观测器。								
H08-42	名称	模型控制使能			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
使用模型跟踪控制，可提高响应性，缩短定位时间。 0：开启；2：关闭								
H08-43	名称	模型增益			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~10000	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	400
加大该值可提高响应，但过大会引起过冲。								
H08-46	名称	模型前馈			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1024	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	950
设定模型前馈量。								
H08-51	名称	模型滤波时间 2			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~2000	单位	0.01ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设定模型滤波时间。								

H08-53	名称	中低频抖动抑制频率 3			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~6000	单位	0.1Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置需要抑制的振动频率。								
H08-54	名称	中低频抑制补偿 3			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~200	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置抑制的补偿大小。								
H08-56	名称	中低频抑制调相 3			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1600	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
补偿值和振动的同步相位调整, 建议不修改而采用默认值。当补偿值相位和振动相位差异大时需要调整。								
H08-58	名称	振动 660 故障开关			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
振动报警 660 是否屏蔽开关。 0: 不屏蔽, 即有振动会报警; 1: 单独屏蔽振动过大引起的报警; 2: 屏蔽振动过大和振动时间过长引起的报警。								
H08-59	名称	中低频抖动抑制频率 4			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~6000	单位	0.1Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置需要抑制的振动频率。								
H08-60	名称	中低频抑制补偿 4			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~200	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置抑制的补偿大小。								
H08-61	名称	中低频抑制调相 4			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1600	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
补偿值和振动的同步相位调整, 建议不修改而采用默认值。当补偿值相位和振动相位差异大时需要调整。								
H08-62	名称	位置环积分时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	15~51200	单位	0.01ms	生效方式	立即生效	出厂设定	51200
设为 51200 时, 关闭位置积分功能。								
H08-63	名称	第二位置环积分时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	15~51200	单位	0.01ms	生效方式	立即生效	出厂设定	51200
设为 51200 时, 关闭位置积分功能。								

H09 组：自调整参数

H09-00	名称	自调整模式选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~6	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置不同的增益调整模式，相关增益参数可手动设定或根据刚性表自动设定。

设定值	自调整的模式	备注
0	参数自调整无效，手动调节增益参数。	
1	标准刚性表模式，用刚性表自动调节增益参数。	第二组增益不随刚性表自动变化
2	定位模式，用刚性表自动调节增益参数。	第二组增益随刚性表自动变化，且总比第一增益高一刚性等级，但不超过最高刚性等级。
3	插补模式 + 惯量自动辨识	根据刚性等级自动调整增益，自动识别惯量、抑制振动，适用于多轴插补场合。
4	普通模式 + 惯量自动辨识	根据刚性等级自动调整增益，自动识别惯量、抑制振动。
6	快速定位模式 + 惯量自动辨识	根据刚性等级自动调整增益，自动识别惯量、抑制振动，适用于快速定位场合。

H09-01	名称	刚性等级选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	15

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

0 级刚性最弱，31 级最强。

H09-02	名称	自适应陷波器模式选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置自适应陷波器的工作模式。

设定值	自适应陷波器的工作模式
0	第三、第四组自适应陷波器参数不再自动更新，但可手动输入。
1	1 个自适应陷波器有效，第三组陷波器参数根据振动情况实时更新，不可手动输入。
2	2 个自适应陷波器有效，第三、第四组陷波器参数根据振动情况实时更新，不可手动输入。
3	仅测试共振频率，在 H09-24 中显示。
4	清除自适应陷波器，恢复第 3 组和第 4 组陷波器的值到出厂状态。

H09-03	名称	在线惯量辨识模式			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置是否开启在线惯量辨识以及在线惯量辨识时惯量比更新的速度。

设定值	在线惯量辨识模式	备注
0	关闭在线惯量辨识。	
1	开启在线惯量辨识，缓慢变化。	适用于实际负载惯量比几乎不变的场合
2	开启在线惯量辨识，一般变化。	适用于实际负载惯量比发生缓慢变化的场合
3	开启在线惯量辨识，快速变化。	适用于实际负载惯量比发生快速变化的场合

H09-05	名称	离线惯量辨识模式选择			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置离线惯量辨识的模式，离线惯量辨识功能可通过功能码 H0D-02 使能。

设定值	离线惯量辨识的模式	备注
0	正反三角波模式	适用于电机可动行程较短的场合。
1	JOG 点动模式	适用于电机可动行程较长的场合。
2	双向辨识模式	无需预设惯量比，适用电机能双向转动的场合
3	单向辨识模式	无需预设惯量比，适用电机只能单向转动的场合

离线惯量辨识操作请参考“6.2.1 离线惯量辨识”。

H09-06	名称	惯量辨识最大速度			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	100~1000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	500

设置离线惯量辨识模式下，允许的电机最大速度指令。

惯量辨识时速度越大，辨识结果越准确，通常保持默认值即可。

H09-07	名称	惯量辨识时加速至最大速度时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	20~800	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	125

设置离线惯量辨识下，电机从 0rpm 加速至惯量辨识最大速度 (H09-06) 的时间。

H09-08	名称	单次惯量辨识完成后等待时间			设定方式	停机设定	相关模式	PS
	设定范围	50~10000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	800

设置使用正反三角波模式离线惯量辨识功能 (H09-05=1) 时连续两次速度指令间的时间间隔。

H09-09	名称	完成单次惯量辨识电机转动圈数			设定方式	显示	相关模式	PS
	设定范围	0.00~2.00	单位	r	生效方式	-	出厂设定	-

模式 0 时，显示使用正反三角波模式离线惯量辨识功能 (H09-05=1) 时需要电机转动的圈数。

模式 2 时，设置从当前位置启动，向启动方向运行的最大运行圈数。

模式 3 时，设置往一个方向每个动作移动的圈数。

◆ 注意：

使用离线惯量辨识功能时，务必确保电机在此停止位置处的可运行行程大于 H09-09 设置值，否则，应适当减小 H09-06、H09-07 或 H0909 设置值，直至满足该要求。

H09-11	名称	振动阈值设置			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~1000	单位	0.1%	生效方式	立即生效	出厂设定	50

设置振动检测的最小值。

转矩波动大的场合，可以提高该值，提高检测的鲁棒性；

转矩波动小的场合，减小该值可提高振动检测的灵敏度。

H09-12	名称	第一组陷波器频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	50~4000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000

设置陷波器的中心频率，即机械共振频率。

转矩控制模式下、陷波器频率为 4000Hz 时，陷波功能无效。

H09-13	名称	第一组陷波器宽度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~20	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2

设置陷波器的宽度等级，通常保持默认值即可。

陷波器宽度等级：陷波器宽度和陷波器中心频率的比值。

H09-14	名称	第一组陷波器深度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置陷波器的深度等级。

陷波器深度等级：陷波器中心频率处输入与输出间的比值关系。

此参数越大，陷波深度越小，对机械振动的抑制效果越弱，但设置过大可能导致系统不稳定，使用时应注意。

陷波器使用方法请参考“6.7 振动抑制”。

H09-15	名称	第二组陷波器频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	50~4000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000

H09-16	名称	第二组陷波器宽度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~20	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2

H09-17	名称	第二组陷波器深度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

第二组陷波器的参数，参数说明与第一组陷波器相同。

H09-18	名称	第三组陷波器频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	50~4000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000

H09-19	名称	第三组陷波器宽度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~20	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2

H09-20	名称	第三组陷波器深度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

第三组陷波器的参数，参数说明见 H09-12、H09-13、H09-14。

◆ 注意：第三组陷波器可配置为自适应陷波器 (H09-02=1 或 2)，此时，陷波器参数由伺服驱动器自动更新，无法手动修改，陷波器频率为 4000Hz 时，陷波功能无效。

H09-21	名称	第四组陷波器频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	50~4000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000

H09-22	名称	第四组陷波器宽度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~20	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2

H09-23	名称	第四组陷波器深度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
<p>第四组陷波器的参数，参数说明见 H09-12、H09-13、H09-14。</p> <p>◆ 注意： 第四组陷波器可配置为自适应陷波器 (H09-02= 1 或 2)，此时，参数由伺服驱动器自动设置，无法手动修改，陷波器频率为 4000Hz 时，陷波功能无效。</p>								
H09-24	名称	共振频率辨识结果			设定方式	显示	相关模式	PS
	设定范围	0~2	单位	Hz	生效方式	-	出厂设定	0
H09-02(自适应陷波器模式选择)=3 时，显示当前的机械共振频率。								
H09-30	名称	转矩扰动补偿增益			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.0~100.0	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0.0
<p>非转矩控制模式下，设置扰动转矩补偿增益的大小。</p> <p>扰动转矩补偿可抑制外部扰动转矩对速度的影响，此参数设置的越大补偿效果越强，抗扰能力也越强，但是如果设置的过大会引起振动和噪声，需要和 H09-31 配合使用。</p>								
H09-31	名称	转矩扰动观测器滤波时间常数			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0.00~25.00	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	0.50
<p>非转矩控制模式下，设置扰动转矩补偿滤波器的滤波时间常数。</p> <p>此参数对 H09-30 扰动转矩补偿起平滑作用，滤波时间设置的越大，扰动转矩补偿生效越慢，但噪声会降低。</p> <p>调整时，首先，设定 H09-31 为较大数值；然后，将 H09-30 设定值由 0 逐渐增大，直至某一设定值下，扰动观测器取得效果；最后，保证扰动观测器始终有效的前提下，逐渐减小 H09-31 设定值。</p>								
H09-32	名称	重力补偿值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	0.1%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
垂直重力负载补偿的恒定力矩。								
H09-33	名称	正向摩擦补偿			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~1000	单位	0.1%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
此功能旨在降低机械传动中的摩擦力对运行效果影响。正方向位置指令时补偿的摩擦力大小。								
H09-34	名称	负向摩擦补偿			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1000~0	单位	0.1%	生效方式	立即生效	出厂设定	0
此功能旨在降低机械传动中的摩擦力对运行效果影响。负方向位置指令时补偿的摩擦力大小。								
H09-35	名称	摩擦补偿速度阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~300	单位	0.1rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	0
判断抵抗摩擦后运动起来的速度值。								

H09-36	名称	摩擦补偿速度选择			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~0x12	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
速度阈值的来源选择。 0: 速度指令 1: 模型速度 (模型功能开启时有效) 2: 速度反馈 0x10~0x12: 保留								
H09-37	名称	振动监控时间			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~65535	单位	1s	生效方式	立即生效	出厂设定	1200
在设置的时间内运行时会自动识别振动并抑制, 超过此时间关闭振动识别。 设为 0 时, 不监测振动; 设为 65535 时, 振动监测一直有效。								
H09-38	名称	末端低频抑制频率			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	10~1000	单位	0.1Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	1000
设置为定位时的抖动频率, 用于抑制负载端部低频抖动, 提高定位效果。 设置为 100.0Hz 时, 无效。								
H09-39	名称	末端低频抑制设定			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2
设置低频共振抑制等级, 值越大抑制效果越强, 同时定位时间也越长。								
H09-41	名称	第五组陷波器频率			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	50~8000	单位	Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000
H09-42	名称	第五组陷波器宽度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~20	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	2
H09-43	名称	第五组陷波器深度等级			设定方式	运行设定	相关模式	PS
	设定范围	0~99	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
第四组陷波器的参数, 参数说明见 H09-12、H09-13、H09-14。 ◆ 注意: 第四组陷波器可配置为自适应陷波器 (H09-02= 1 或 2), 此时, 参数由伺服驱动器自动设置, 无法手动修改, 陷波器频率为 4000Hz 时, 陷波功能无效。								
H09-44	名称	末端低频抑制 1 频率			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~2000	单位	0.1Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设置为定位时的抖动频率, 用于抑制负载端部低频抖动, 提高定位效果。 设置为 0Hz 时, 无效。								
H09-45	名称	末端低频抑制 1 响应			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~200	单位	0.01	生效方式	立即生效	出厂设定	100
设置低频共振抑制的响应, 增大该值, 可减小抑制带来的延迟, 提高响应性。但过大会引起振动。建议用默认值。								

H09-47	名称	末端低频抑制 1 宽度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~200	单位	0.01	生效方式	立即生效	出厂设定	100

设置低频共振抑制的宽度。运行中振动频率有变化的场合，可适当增大该值。

H09-49	名称	末端低频抑制 2 频率			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~2000	单位	0.1Hz	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置为定位时的抖动频率，用于抑制负载端部低频抖动，提高定位效果。

设置为 0Hz 时，无效。

H09-50	名称	末端低频抑制 2 响应			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~200	单位	0.01	生效方式	立即生效	出厂设定	100

设置低频共振抑制的响应，增大该值，可减小抑制带来的延迟，提高响应性。但过大会引起振动。建议用默认值。

H09-52	名称	末端低频抑制 2 宽度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~200	单位	0.01	生效方式	立即生效	出厂设定	100

设置低频共振抑制的宽度。运行中振动频率有变化的场合，可适当增大该值。

H0A 组：故障与保护参数

H0A-00	名称	电源输入缺相保护选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

伺服驱动器型号不同时，主回路电源输入规格不同，请参考功能码“H01-02”。

我司具有支持单相 220V，三相 220V 和三相 380V 输入电压等级的伺服驱动器系列，当输入电压存在较大的波动或缺相现象时，驱动器可以根据 H0A-00 的设定，灵活选择电源输入缺相保护方式。

设定值	缺相保护方式	备注
0	使能故障禁止警告	额定功率 1kW 及以上的驱动器 (H01-02 ≥ 6)，主回路输入电压为单相规格时，将发生 Er.420。
1	使能故障和警告	额定功率 1kW 及以上的驱动器 (H01-02 ≥ 6)，主回路输入电压为单相规格时，将发生 Er.420。 额定功率 0.75kW 的驱动器 (H01-02=5)，主回路输入电压为单相规格时，将发生 Er.990。
2	禁止故障和警告	故障 Er.420 和警告 Er.990 均不报出。 共母线接线方式时，请将 H0A-00 设为 2，否则上电后驱动器不能进入 rdy 状态。 当 H0A-00 设为 2 时，不能执行掉电泄放和掉电记忆功能。

◆ 注意：

当 H0A-00=2 时，伺服驱动器可满足主电路单独上下电，即控制电源不掉电时，断开主电路电源。

当 H0A-00=2 时，由于不能进行缺相故障检测，所以需确保三相 220V 或三相 380V 输入正常，否则会引起模块损坏。

H0A-02	名称	振动失控报警开关			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

振动失控时是否报警：

设定值	功能	备注
0	报警	振动失控时报警
1	不报警	振动失控时不报警

H0A-03	名称	掉电保存功能使能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
是否执行掉电保存功能选择:								
设定值	功能	备注						
0	不使能	不执行掉电保存功能						
1	使能	执行掉电保存功能, 驱动器将自动保存掉电时编码器反馈脉冲计数值 (H0B-17), 重新上电后, 可通过对应功能码查看。						

H0A-04	名称	电机过载保护增益			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	50~300	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	100
通过 H0A-04, 设置电机过载故障 Er.620 报出的时间。 根据电机的发热情况更改该值, 可以使电机出现过载保护故障的时间提前或延后, 50% 可使时间减少一半, 150% 则增长至 1.5 倍。 该值的设定应以电机实际的发热情况为根据, 需谨慎使用!								

H0A-08	名称	过速故障阈值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~10000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	0
设定驱动器发生过速故障时的电机转速阈值。								
设定值	判定阈值	过速故障 Er.500 判定条件						
0	电机最大转速 × 1.2	当速度反馈值多次大于过速故障阈值时, 驱动器发生 Er.500(过速故障)。						
1~10000	若 H0A-08 ≥ (电机最大转速 × 1.2) 过速故障阈值: 电机最大转速 × 1.2							
	若 H0A-08 < (电机最大转速 × 1.2) 过速故障阈值: H0A-08							

H0A-09	名称	最大位置脉冲频率			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	100~4000	单位	kHz	生效方式	立即生效	出厂设定	4000
设置位置控制模式下, 位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0) 时, 输入脉冲最大频率。 当实际脉冲输入频率大于 H0A-09 设定值时, 伺服驱动器将发生 Er.B01(位置指令输入异常)。								

H0A-10	名称	位置偏差过大故障阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1073741824	单位	编码器 / 指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	27486951
对于 SV660P 系列驱动器默认值为 27486951。 设定位置控制模式下位置偏差过大故障阈值。 当位置偏差大于该阈值时, 伺服驱动器将发生 Er.B00(位置偏差过大)。								

H0A-12	名称	飞车保护功能使能			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
飞车保护功能使能:								
设定值	功能	备注						
0	不使能	当处于垂直或被拖负载应用情况下时, 请设置 H0A-12 为零, 屏蔽飞车故障 (Er.234) 检测。						
1	使能	开启飞车保护功能。						

H0A-16	名称	低频共振位置偏差判断阈值			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1~1000	单位	编码器单位	生效方式	立即生效	出厂设定	5

设置伺服驱动器启用自动低频共振抑制功能 (H09-04=1)，判断机械是否发生低频共振时，位置偏差的判断阈值。当位置偏差大于 H0A-16 设定值时，认为发生了低频共振；降低 H0A-16 可提高低频共振检测灵敏度。

H0A-17	名称	位置设定单位选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H05-21、H05-22 和 H0A-10 位置设定的单位选择是编码器脉冲单位，还是输入指令单位。

设定值	说明
0	编码器脉冲单位
1	指令单位

H0A-19	名称	DI8 滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~255	单位	25ns	生效方式	再次通电	出厂设定	80

H0A-20	名称	DI9 滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~255	单位	25ns	生效方式	再次通电	出厂设定	80

DI8 和 DI9 是高速 DI 输入端口，当外部输入信号存在尖峰干扰时，可通过设置 H0A-19 或 H0A-20，滤除尖峰干扰。

◆ 注意：驱动调试平台示波器中显示的是滤波前的 DI8 和 DI9 信号，信号宽度低于 0.25ms 时不显示。

H0A-24	名称	低速脉冲输入端子滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~255	单位	25ns	生效方式	再次通电	出厂设定	30

设置位置控制模式下，位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0)，选用低速脉冲输入端子 (H05-01=0) 时，针对低速脉冲输入端子的滤波时间常数。

当低速脉冲输入端子存在尖峰干扰时，可通过设置 H0A-24 对尖峰干扰进行抑制，以防止干扰信号进入伺服驱动器造成电机误动作。

输入脉冲最大频率	推荐滤波参数 (单位: 25ns)
<167k	30
167k~250k	20
250k~500k	10

H0A-25	名称	速度反馈显示值滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~5000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	50

设置速度反馈信号用于显示时的滤波时间常数，使速度显示更加平滑。

H0A-26	名称	电机过载屏蔽使能			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置是否使能电机过载检测。

设定值	功能
0	开放电机过载检测。
1	屏蔽电机过载警告 (Er.909) 和故障 (Er.620) 检测。

◆ 注意：谨慎使用电机过载屏蔽功能，否则将导致电机烧毁！

H0A-27	名称	速度 DO 滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~5000	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	10

设置针对速度反馈、位置指令对应的速度信息的低通滤波时间常数。

通过 H0A-27 可设置针对速度反馈信号判断速度相关 DO 输出 (电机旋转信号 TGON, 速度一致 V-CMP, 速度到达 V-ARR, 零速信号 ZERO), 4 个 DO 信号说明请参考 [“5.3.5 速度相关 DO 输出功能”](#)。

通过 H0A-27 可设置位置指令转化成速度信息时的滤波时间常数。

H0A-28	名称	正交编码器滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0~255	单位	25ns	生效方式	再次通电	出厂设定	30

设置该参数后可以对增量式正交编码器反馈信号存在的尖峰干扰进行滤波抑制。

已知电机实际转速, 滤波时间常数的推荐值如下表所示:

电机实际转速 (单位: rpm)	推荐滤波参数 (单位: 25ns)
4000~6000	20
<4000	30

H0A-30	名称	高速脉冲输入端子滤波时间常数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0~255	单位	25ns	生效方式	再次通电	出厂设定	3

设置位置控制模式下, 位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0), 选用高速脉冲输入端子 (H05-01=1) 时, 针对高速脉冲输入端子的滤波时间常数。

当高速脉冲输入端子存在尖峰干扰时, 可通过设置 H0A-30 对尖峰干扰进行抑制, 以防止干扰信号进入伺服驱动器造成电机误动作。

输入脉冲最大频率	推荐滤波参数 (单位: 25ns)
500k~1M	5
>1M	3

H0A-32	名称	堵转过温保护时间窗口			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	10 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	200

设置伺服驱动器检测出堵转过温故障 (Er.630) 的时间阈值。

通过改变 H0A-32 可调整堵转过温故障检测灵敏度。

H0A-33	名称	堵转过温保护使能			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置是否使能电机堵转过温保护 (Er.630) 检测:

设定值	功能
0	屏蔽电机堵转过温保护 (Er.630) 检测
1	使能电机堵转过温保护 (Er.630) 检测

H0A-36	名称	编码器多圈溢出故障选择			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

绝对位置线性模式 (H0201=1), 无需检测编码器多圈溢出故障时, 设置 H0A36=1 屏蔽多圈溢出故障。

H0A-40	名称	软限位设置			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~2	单位	1	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H0A-41	名称	软限位最大值			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	-2147483648~ 2147483647	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	2147483648
H0A-43	名称	软限位最小值			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	-2147483648~ 2147483647	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	-2147483648

软限位功能设置：
H0A-40 等于 0 时，不使能软限位功能。
H0A-40 等于 1 时，驱动器上电后立即使能软限位功能。当绝对位置计数器 (H0B-07) 大于 H0A-41 发生 Er.950 警告，执行正向超程停机；当绝对位置计数器 (H0B-07) 小于 H0A-43 发生 Er.952 警告，执行负向超程停机。
H0A-40 等于 2 时，驱动器上电后原点复归前不使能软限位功能。原点复归后当绝对位置计数器 (H0B-07) 大于 H0A-41 发生 Er.950 警告，执行正向超程停机；原点复归后当绝对位置计数器 (H0B-07) 小于 H0A-43 发生 Er.952 警告，执行正向超程停机。

H0B 组：监控参数

H0B-00	名称	实际电机转速			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	rpm			出厂设定	-

显示伺服电机实际转速，经四舍五入显示，精度为 1rpm。
通过 H0A-25(速度反馈显示值滤波时间常数) 可设定针对 H0B-00 的滤波时间常数。

H0B-01	名称	速度指令			类别	显示	相关模式	PS
	设定范围	-	单位	rpm			出厂设定	-

位置和速度模式下，显示驱动器当前速度指令值，精度为 1rpm。

H0B-02	名称	内部转矩指令			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	%			出厂设定	-

显示当前的转矩指令值，精度为 0.1%，100.0% 对应于 1 倍电机额定转矩。

H0B-03	名称	输入信号 (DI 信号) 监视			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-			出厂设定	-

显示 9 个硬件 DI 端子当前的电平状态，未滤波。
显示方式：数码管上半部亮表示高电平 (用“1”表示)；下半部亮表示低电平 (用“0”表示)。
以 DI1 端子为低电平，DI2~DI9 端子为高电平为例：对应二进制码为“110011110”，汇川驱动调试平台软件可读取 H0B-03 当前的十进制数值为：414。
面板显示如下：

DI9 DI8 DI7 DI6 DI5 DI4 DI3 DI2 DI1

高 高 无 无 高 高 高 高 低
1 1 效 效 1 1 1 1 0

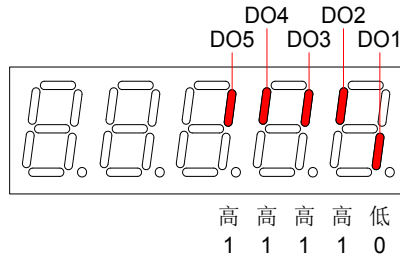
H0B-05	名称	输出信号 (DO 信号) 监视			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-			出厂设定	-

显示 5 个 DO 端子当前的电平状态, 未滤波。

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

以 DO1 端子为低电平, DO2~DO5 端子为高电平为例: 对应二进制码为“11110”; 汇川驱动调试平台软件可读取 H0B-05 当前的十进制数值为: 30。

面板显示如下:



H0B-07	名称	绝对位置计数器			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	指令单位			出厂设定	-

位置模式下, 显示电机当前绝对位置 (指令单位)。

该功能码为 32 位, 面板显示为十进制数据。

H0B-09	名称	机械角度			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-

显示电机当前机械角度 (编码器单位), 0 对应于机械角度 0°。

$$\text{实际机械角度} = \frac{\text{H0B-09}}{\text{H0B-09最大值}+1} \times 360.0^\circ$$

增量式编码器 H0B-09 最大值: 编码器线数 × 4-1(例: 2500 线增量式编码器, H0B-09 最大值为 9999)

绝对式编码器 H0B-09 最大值: 65535

H0B-10	名称	电气角度			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	°			出厂设定	-

显示电机当前电角度, 精度为 0.1°。

电机旋转时, 电气角度变化范围为 ±360.0°; 当电机为 4 对极时, 电机每旋转一圈时会经过 4 次 0°~359°变化; 同理, 当电机为 5 对极时, 电机每旋转一圈电气角度会经过 5 次 0°~359°变化。

H0B-11	名称	输入位置指令对应速度信息			类别	显示	相关模式	P
	设定范围	-	单位	rpm			出厂设定	-

位置模式下, 显示驱动器单个位置控制周期的位置指令对应的速度值。

通过 H0A-27 可设置位置指令转化成速度信息时的滤波时间常数。

H0B-12	名称	平均负载率			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	%			出厂设定	-

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

H0B-13	名称	输入位置指令计数器			类别	显示	相关模式	P
	设定范围	-	单位	指令单位			出厂设定	-
位置模式下, 伺服运行过程中, 统计并显示未经过电子齿轮比分倍频的位置指令个数。 该功能码为 32 位, 面板显示为十进制数据。								

H0B-15	名称	编码器位置偏差计数器			类别	显示	相关模式	P
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
位置模式下, 统计并显示电子齿轮比分倍频后的位置偏差数值。 该功能码为 32 位, 面板显示为十进制数据。 ◆ 注意: 在满足 H05-16(位置偏差清除条件) 设定条件时, 可对 H0B-15 进行清零操作。								

H0B-17	名称	反馈脉冲计数器			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
在任何模式下, 对编码器反馈的位置脉冲进行计数。 该功能码为 32 位, 面板显示为十进制数据。								

H0B-19	名称	总上电时间			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	s			出厂设定	-
该功能码用于记录伺服驱动器总共运行的时间。 该功能码为 32 位, 面板显示为十进制数据。 ◆ 注意: 当驱动器发生短时间内连续多次上下电的情况下, 总上电时间记录可能会存在小于 1 小时的偏差。								

H0B-24	名称	相电流有效值			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	A			出厂设定	-
伺服电机相电流有效值, 显示精度为 0.01A。								

H0B-26	名称	母线电压值			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	V			出厂设定	-
驱动器主回路输入电压经整流后的直流母线电压值, 显示精度为 0.01V。								

H0B-27	名称	模块温度值			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	°C			出厂设定	-
驱动器内部模块温度值, 可作为当前驱动器实际温度的参考值。								

H0B-33	名称	故障记录			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~9	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

用于选择查看伺服驱动器最近 10 次故障，该功能码用于设定拟查看的故障次数：

设定值	所选故障次数
0	当前故障
1	上 1 次故障
2	上 2 次故障
……	……
9	上 9 次故障

H0B-34	名称	所选次数故障码			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-			出厂设定	-

H0B-35	名称	所选故障时间戳			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	s			出厂设定	-

H0B-37	名称	所选故障时电机转速			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	rpm			出厂设定	-

H0B-38	名称	所选故障时电机 U 相电流			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	A			出厂设定	-

H0B-39	名称	所选故障时电机 V 相电流			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	A			出厂设定	-

H0B-40	名称	所选故障时母线电压			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	V			出厂设定	-

H0B-41	名称	所选故障时输入端子状态			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-			出厂设定	-

H0B-42	名称	所选故障时输出端子状态			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-			出厂设定	-

H0B-34 至 H0B-42 均用于查看 H0B-34 显示的故障发生时，相应的参数信息。

H0B-53	名称	位置偏差计数器			类别	显示	相关模式	P
	设定范围	-	单位	指令单位			出厂设定	-

位置控制模式下，未经过电子齿轮比的位置偏差数值。该功能码为 32 位，面板显示为十进制数据。

位置偏差（指令单位）是经过编码器位置偏差折算后的值，做除法运算时，有精度损失。

H0B-55	名称	实际电机转速			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	rpm			出厂设定	-

显示伺服电机的实际运行转速，精度为 0.1rpm。

该功能码为 32 位，面板显示为十进制数据。

通过 H0A-25 可设置针对显示用速度反馈滤波时间常数。

H0B-58	名称	机械绝对位置 (低 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	0
显示使用绝对值功能时, 机械对应的位置反馈低 32 位数值 (编码器单位)。								

H0B-60	名称	机械绝对位置 (高 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	0
显示使用绝对值功能时, 机械对应的位置反馈高 32 位数值 (编码器单位)。								

H0B-64	名称	实时输入位置指令计数器			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	指令单位			出厂设定	-
显示未经过电子齿轮比分倍频之前的位置指令计数器, 与伺服当前状态、控制模式无关。								

H0B-70	名称	绝对值编码器旋转圈数			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	1Rev			出厂设定	-
显示绝对值编码器的旋转圈数。								

H0B-71	名称	绝对值编码器的 1 圈内位置			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值编码器的单圈位置反馈数值。								

H0B-73	名称	绝对值编码器偏置后的 1 圈内位置			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值编码器的单圈位置反馈数值。								

H0B-77	名称	绝对值编码器绝对位置 (低 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值编码器的位置反馈数值, 低 32 位数据。								

H0B-79	名称	绝对值编码器绝对位置 (高 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值编码器的位置反馈数值, 高 32 位数据。								

H0B-81	名称	旋转负载单圈位置 (低 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值系统工作模式为旋转模式时, 旋转负载的位置反馈数值, 低 32 位数据。								

H0B-83	名称	旋转负载单圈位置 (高 32 位)			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	编码器单位			出厂设定	-
显示绝对值系统工作模式为旋转模式时, 旋转负载的位置反馈数值, 高 32 位数据。								

H0B-85	名称	旋转负载单圈位置			类别	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	指令单位			出厂设定	-
显示绝对值系统工作模式为旋转模式时, 旋转负载的位置反馈数值, 高 32 位数据。								

H0C 组：通信参数

H0C-00	名称	驱动器轴地址			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	1 ~ 247	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设定驱动器轴地址。
 0: 广播地址, 上位机可通过广播地址对所有驱动器进行写操作, 驱动器收到广播地址的帧进行相应操作, 但不做回应。
 1~247: 当多台伺服驱动器进行组网时, 每个驱动器只能有唯一的地址, 否则会导致通信异常或无法通信。

H0C-02	名称	串口波特率设置			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 6	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	5

设置驱动器与上位机通信速率。

设定值	波特率设置
0	2400 Kbp/s
1	4800 Kbp/s
2	9600 Kbp/s
3	19200 Kbp/s
4	38400 Kbp/s
5	57600 Kbp/s
6	115200 Kbp/s

伺服驱动器的通信速率必须和上位机通信速率一致, 否则无法通信。

H0C-03	名称	MODBUS 数据格式			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置驱动器与上位机通信时的数据校验方式。

设定值	数据格式
0	无校验, 2 个结束位
1	偶校验, 1 个结束位
2	奇校验, 1 个结束位
3	无校验, 1 个结束位

伺服驱动器数据格式必须和上位机一致, 否则通信无法进行。

H0C-08	名称	CAN 通信速率设置			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 7	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	5

设置使用 CAN 通信 (CANlink 或 CANopen) 时, 驱动器与上位机的通信速率。

设定值	通讯速率
0	20 K
1	50 K
2	100 K
3	125 K
4	250 K
5	500 K
6	1 M
7	1 M

伺服驱动器通信速率必须和上位机一致, 否则通信无法进行。

H0C-09	名称	通信 VDI			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置是否使用虚拟数字信号输入端子 (Virtual Digital Input, 简称 VDI)。

设定值	通信 VDI
0	禁止
1	使能

H0C-10	名称	上电后 VDI 默认值			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~65535	单位	-	生效方式	再次通电	出厂设定	0

设置上电后 VDI 默认值。

(转下一页)

请按以下步骤使用 VDI:



首次上电, VDI 端子逻辑由 H0C-10 决定。之后, VDI 端子逻辑由 H31-00(VDI 虚拟电平) 决定。

H0C-10 在面板上显示为十进制, H31-00 面板不可见, 转化成二进制后, H0C-10(H31-00) 的 bit(n)=1 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“1”, bit(n)=0 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“0”。

H0C-11	名称	通信 VDO			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置是否使用虚拟数字信号输出端子 (Visual Digital Output, 简称 VDO)。

设定值	通信 VDO
0	禁止
1	使能

H0C-12	名称	VDO 功能选择为 0 时的默认电平			设定方式	停机设定	相关模式	PST
	设定范围	0~65535	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

设置 VDO 功能选择为 0(不分配 DO 功能)时, 默认的虚拟电平值。

请按以下步骤使用 VDO:



H0C-12 和 H17-32 在面板上显示为十六进制, 转化成二进制后, H0C-12(H17-32) 的 bit(n)=1 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“1”, bit(n)=0 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“0”。

建议 H17 组 VDO 端子逻辑电平选择设置成与 H0C-12 相反的逻辑, 以便区分。

H0C-13	名称	Modbus 通信写入功能码是否更新到 EEPROM			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置通过 Modbus 通信方式写入的功能是否保存入 EEPROM。

设定值	通信写入功能码是否更新到 EEPROM
0	不更新。
1	除 H0B 和 H0D 组, 其他组功能码设定值将被实时存储入 EEPROM。

◆ 注意:

H0C-13 的更改值总是会被保存入 EEPROM。

更改的参数默认不需要掉电保存, 因为如果长时间大批量更改的功能码数值并存储入 EEPROM, 将导致 EEPROM 损坏, 驱动器发生 Er.108(参数存储故障)。如果需要将更改的参数进行掉电保存, 请将 H0C-13 置 1。

H0C-14	名称	MODBUS 错误码			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	0~65535	单位	1	生效方式		出厂设定	-

当发生通信故障时, 显示错误码。错误码定义如下:

新协议 (标准协议)	旧协议
0x0001- 非法命令码	0x0002- 命令码不是 0x03/0x06/0x10
0x0002- 非法数据地址	0x0004- 伺服计算接收到数据帧的 CRC 校验码与数据帧内校验码不相等
0x0003- 非法数据	0x0008- 访问的功能码不存在
0x0004- 从站设备故障	0x0010- 写入功能码的值超出功能码上下限
	0x0080- 被写功能码只能在伺服停机状态下修改, 而伺服当前处于运行状态

H0C-14 在面板上为十六进制显示。

H0C-16	名称	CAN 通信写入功能码是否更新到 EEPROM			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

具体使用方法请参考 H0C-13。

H0C-25	名称	MODBUS 指令应答延时			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 5000	单位	1	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置从机接收到上位机指令后距离应答上位机的延时。

H0C-26	名称	MODBUS 通信数据高低位顺序			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 1	单位	1	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置使用 MODBUS 通信时，针对 32 位数据的传送格式。

设定值	32 位数据高低位顺序
0	高 16 位在前，低 16 位在后
1	低 16 位在前，高 16 位在后

H0C-30	名称	MODBUS 错误帧格式选择			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0 ~ 1	单位	1	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置发生通信错误时的报错协议。

设定值	错误帧格式选择
0	旧协议
1	新协议 (标准协议)

H0D 组：辅助功能参数

H0D-00	名称	软件复位			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

软件复位操作选择：

设定值	功能	备注
0	无操作	
1	使能	使能软件复位后，在无需掉电的情况下，驱动器内程序自动复位 (类似执行上电时程序复位操作)

生效条件：

- ◆ 伺服非使能状态；
- ◆ 未发生第 1 类不可复位故障；
- ◆ 没有操作 EEPROM (H0A-03=1 时，软件复位功能无效)。

H0D-01	名称	故障复位			设定方式	停机设定	相关模式	-
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

故障复位操作选择：

设定值	功能	备注
0	无操作	
1	使能	第一类和第二类可复位故障，在伺服非运行状态下，在原因解除后，可以通过使能故障复位功能，使驱动器停止故障显示，进入“rdy”状态。 第三类警告，可直接使用故障复位功能，与伺服当前运行状态无关。

◆ 注意：

故障分类请参考“[第 8 章 故障处理](#)”。

故障复位仅使面板停止故障显示，不表示参数更改生效。

该功能对不可复位故障无效，且在故障原因未解除时慎用该功能。

H0D-02	名称	离线惯量辨识使能			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	-

面板离线惯量辨识功能操作入口。在参数显示模式，切换到“H0D-02”功能码后，按下“SET”键即使能离线惯量辨识。离线惯量辨识相关内容请参考[“6.2.1 离线惯量辨识”](#)。

H0D-03	名称	保留参数			设定方式	-	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

H0D-05	名称	紧急停机			设定方式	运行设定	相关模式	
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

紧急停机操作选择：

设定值	功能
0	无操作
1	使能紧急停机

不管驱动器处于何种运行状态，当该功能有效时，伺服驱动器马上按照伺服 OFF 停机方式 (H02-05)) 进行停机。

H0D-11	名称	JOG 试运行功能			设定方式	-	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

面板点动试运行功能入口功能码。

通过面板设置该功能码可以进行 JOG 试运行功能的相关操作模式，具体操作请参考[“4.5.1 点动运行”](#)。

该功能与伺服控制模式无关。

H0D-17	名称	DIDO 强制输入输出使能			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~3	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

DIDO 强制输入输出使能操作选择：

设定值	功能
0	无操作
1	强制 DI 使能，强制 DO 不使能
2	强制 DO 使能，强制 DI 不使能
3	强制 DIDO 都使能

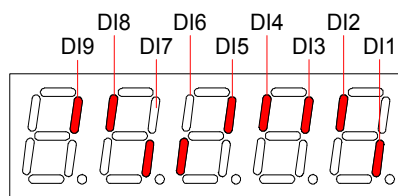
H0D-18	名称	DI 强制输入给定			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0x01FF	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0x01FF

当 DI 强制输入有效 (H0D-17=1 或 3) 时, 通过该参数设置 H03 组分配的 DI 功能的电平逻辑。

H0D-18 在面板上为十六进制显示, 转化为二进制时, bit(n)=1 表示 DI 功能的电平逻辑为高电平, bit(n)=0 表示 DI 功能的电平逻辑为低电平。

例如:

H0D-18” 参数值为 0x01FE, 转化成二进制为 “110011110”, 因此, DI1 为低电平, DI2~DI9 端口为高电平 (DI6, DI7 无效), 也可以通过 H0B-03 监控 9 个 DI 端口电平状态信息。



高 高 无 无 高 高 高 高 低
1 1 效 效 1 1 1 1 0

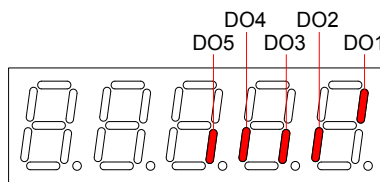
DI 功能是否有效结合 H03 组设置的 DI 端子逻辑共同查看。

H0D-19	名称	DO 强制输出给定			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~0x001F	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

当 DO 强制输出有效 (H0D-17=2 或 3) 时, 通过该参数设置 H04 组分配的 DO 功能是否有效。

H0D-19 在面板上为十六进制显示, 转化为二进制时, bit(n)=1 表示 DO 功能有效, bit(n)=0 表示 DO 功能无效。例如:

H0D-19” 参数值为 0x1E, 转化成二进制为 “11110”, 因此, DO1 端口配置的 DO 功能无效, DO2~DI5 端口配置的 DO 功能有效, 然后再根据 H04 组 DO 逻辑电平设置信息进行处理后, 输出对应的 DO 端口电平。假定 H04 组 DO1~DO5 端子逻辑电平均选择为: 0- 有效时输出 L 低电平, 则由 H0B-05 查看显示结果如下:



低 低 低 低 高
0 0 0 0 1

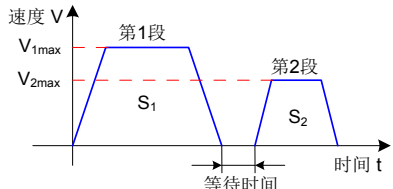
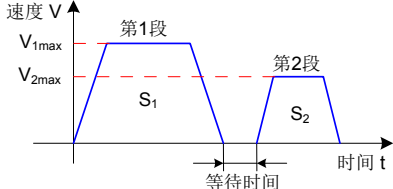
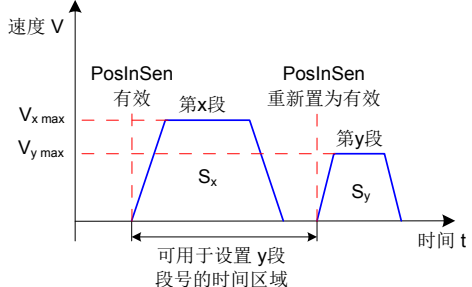
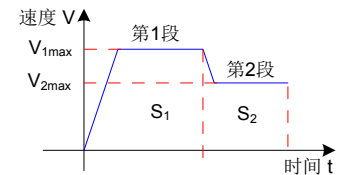
H0D-20	名称	绝对编码器复位使能			设定方式	停机设定	相关模式	ALL
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

通过设置 H0D-20 复位编码器内部故障或复位编码器反馈多圈数据。

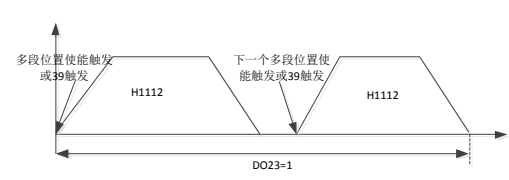
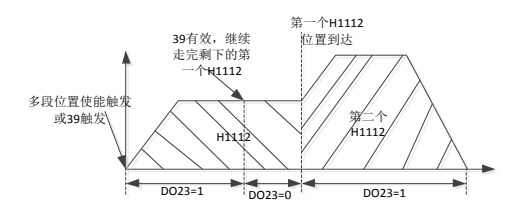
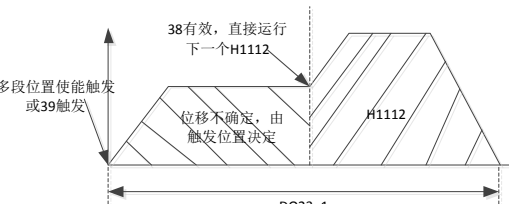
◆ 注: 执行复位编码器反馈多圈数据操作后, 编码器绝对位置发生突变, 需要进行机械原点复归操作。

设定值	功能
0	无操作
1	复位故障
2	复位故障和多圈数据

H11 组：多段位置功能参数

H11-00	名称	多段位置运行方式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 5	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
位置控制模式时，H05-00=2(主位置指令来源为多段位置指令)时，设置多段位置运行方式。								
设定值	运行方式	备注			运行波形			
0	单次运行结束 停机	运行 1 轮即停机； 段号自动递增切换； 段与段之间可设等待时间； 多段位置使能为电平有效；			 <p>速度 V</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>第1段</p> <p>第2段</p> <p>S_1</p> <p>S_2</p> <p>时间 t</p> <p>等待时间</p> <p>V_{1max}、V_{2max}：第 1 段、第 2 段最大运行速度； S_1、S_2：第 1 段、第 2 段位移；</p>			
1	循环运行	循环运行，第 1 轮以后的起始段号为 1； 段号自动递增切换； 段与段之间可设等待时间； 多段位置使能为电平有效；			 <p>速度 V</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>第1段</p> <p>第2段</p> <p>S_1</p> <p>S_2</p> <p>时间 t</p> <p>等待时间</p>			
2	DI 切换运行	段号有更新即可持续运行 段号由 DI 端子逻辑决定； 段与段之间间隔时间由上位机指令延时时间决定； 多段位置使能为沿变化有效；			 <p>速度 V</p> <p>$V_{x max}$</p> <p>$V_{y max}$</p> <p>PosInSen 有效</p> <p>第x段</p> <p>PosInSen 重新置为有效</p> <p>第y段</p> <p>S_x</p> <p>S_y</p> <p>时间 t</p> <p>可用于设置 y 段 段号的时间区域</p> <p>x, y：段号，段号与 DI 端子逻辑关系请参考 H11-01； S_x、S_y：第 x 段、第 y 段位移。</p>			
3	顺序运行	可运行 1 轮即停机；可循环运行，第 1 轮以后的起始段号为 H11-05； 段号自动递增切换； 段与段之间无等待时间； 多段位置使能为电平有效；			 <p>速度 V</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>第1段</p> <p>第2段</p> <p>S_1</p> <p>S_2</p> <p>时间 t</p>			
(转至下一页)								

H11-00	名称	多段位置运行方式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 5	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设定值	运行方式	备注	运行波形
5	轴控连续运行	运行 1 段； 包含单次、顺序和中断运行三种模式； 多段位置指令使能 (PosInSen) 信号为电平有效	<p>1、单次运行</p>  <p>触发一次伺服多段位置使能 Fun.in39/38，伺服走 H1112 的距离后停机。</p> <p>2、顺序运行</p>  <p>触发一次伺服多段位置使能或 Fun.in39/38，伺服走第一次 H1112 的距离，在定位完成之前，重新写入一次 H1112，并设置 Fun39 有效。伺服接收到有新的距离（或速度）后，继续走完第一段 H1112，走完之后直接顺序运行走第二个 H1112。因此，伺服会先走完第一个 H1112 的距离后直接过渡到第二个 H1112，移动的距离为第一个 H1112+ 第二个 H1112。</p> <p>3、中断运行</p>  <p>触发一次伺服多段位置使能 Fun.in39/38，伺服走第一个 H1112 (9000000) 的距离，在定位完成之前，重新写入一次 H1112 (1000000)，设置 Fun38 有效，告知伺服有新的距离（或速度），伺服在检测到 Fun38 有效之后马上中断运行，执行第二个 H1112 的距离。</p>

使用多段位置功能时，必须设置 1 个 DI 端口为 DI 功能 28(FunIN.28: PosInSen, 多段位置使能)，设置方法请参考 [“H03 组 端子输入参数”](#)。

每段位移指令运行结束，定位完成 (COIN) 均有效，若要用于判断某段是否运行结束，请使用 DO 功能 5(FunOUT.5: COIN, 定位完成)，设置方法请参考 [“H04 组: 端子输出参数”](#)。

每段运行期间，必须保证伺服使能有效，否则，驱动器立即按照 H02-05 设置的伺服使能 OFF 方式停机，停机完成后定位完成 (COIN) 均无效；

非 DI 切换运行模式下，某段运行期间，伺服使能有效，而关闭了多段位置使能，伺服将放弃本段未发送的位移指令并停机，停机完成后定位完成 (COIN) 有效。重新打开多段位置使能，运行段号由 H11-02 的设置决定。

H11-01	名称	位移指令终点段数			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 16	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1

设置位置指令的总段数。不同段可设置不同的位移、运行速度、加速度时间。
 H11-00 ≠ 2 时，多段段号自动递增切换，切换顺序：1, 2, …, H11-01。
 H11-00 = 2 时，应设置 4 个 DI(硬件 DI 或虚拟 DI 均可) 为 DI 功能 6~9(FunIN.6: CMD1~FunIN.9: CMD4)，并通过上位机控制 DI 逻辑以实现段号切换。多段段号为 4 位二进制数，CMD1~CMD4 与段号的对应关系如下表所示。

FunIN.9	FunIN.8	FunIN.7	FunIN.6	段号
CMD4	CMD3	CMD2	CMD1	
0	0	0	0	1
0	0	0	1	2
.....				
1	1	1	1	16

DI 端子逻辑有效时 CMD(n) 值为 1，否则为 0。

H11-02	名称	余量处理方式			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

使用多段位置功能运行时发生暂停，重新恢复多段位置功能运行时，设置起始段的段号。

◆ 暂停：

- 多段位置运行过程中，伺服驱动器切换到其他控制模式或中断定长功能运行；
- 内部多段位置使能信号 (FunIN.28:PosInSen) 由有效变为无效。

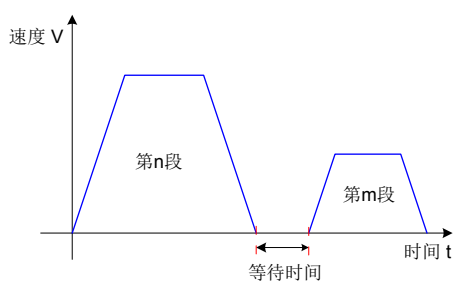
设定值	余量处理方式	备注
0	继续运行没走完的段	如：H11-01(位移指令终点段数)=16，暂停时运行到第 2 段，恢复多段位置功能运行时，从第 3 段开始运行。
1	从第 1 段重新开始运行	如：H11-01(位移指令终点段数)=16，暂停时运行到第 2 段，恢复多段位置功能运行时，从第 1 段开始运行。

◆ 注意：

- 多段位置运行过程中一旦暂停，本段未走完的位置指令将被抛弃。
- H11-00=2(DI 切换运行)，本段运行过程中，只在切换到其他控制模式或中断定长功能运行时，才可发生暂停，恢复多段位置功能运行时，起始段号由 DI 功能 FunIN.6~FunIN.9 决定。

H11-03	名称	时间单位			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

使用多段位置功能运行时，设置加减速时间、等待时间的单位。
 加减速时间：伺服电机从 0rpm 匀变速到 1000rpm 的时间；
 等待时间：本段指令运行结束至下一段指令开始运行的时间间隔。

设定值	等待时间单位	备注
0	ms	
1	s	

H11-00=3(顺序模式) 模式下，H11-03 无效，段与段之间没有等待时间。
 H11-00=2(DI 切换运行) 模式下，H11-03 无效，段与段之间间隔时间仅由上位机指令延时时间决定。

H11-04	名称	位移指令类型选择			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
<p>使用多段位置功能运行时，设置位移指令的类型。</p> <p>位移指令：一段时间内，位置指令的总和。</p> <p>相对位移是目标位置相对于电机当前位置的位置增量；绝对位移是目标位置相对于电机原点的位置增量。举例说明：第 n 段移动位移为 $P_n(P_n > 0)$，第 m 段移动位移为 $P_m(P_m > 0)$，假设 $P_m > P_n$，对比如下：</p>								
设定值	位移指令类型	备注						
0	相对位移指令	<p>第 m 段实际移动位移: P_m</p>						
1	绝对位移指令	<p>第 m 段实际移动位移: $P_m - P_n$</p>						
实际移动位移为负时，电机转向反向。								

H11-05	名称	顺序运行起始段选择			设定方式	停机设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 16	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
<p>使用多段位置顺序运行模式 (H11-00=3) 时，设置是否循环运行及循环运行时第 1 轮以后的起始段号。</p>								
设定值	顺序运行起始段选择	备注						
0	不循环	只运行 1 轮 H11-01 设置的段数，运行结束停机，电机处于锁定状态。						
1~16	1~16	循环运行，第 1 轮以后的起始段号为 H11-05 设定值。H11-05 应小于或等于 H11-01。						
<p>◆ 注意：</p> <p>若 H11-05 设定值大于 H11-01，H11-05 将被强制置 0。</p>								

H11-09	名称	轴控断多段使能减速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0~65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	65535
断轴控使能时候的减速时间设置。								

H11-12	名称	第 1 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
多段位置第 1 段移动位移 (指令单位)。								

H11-14	名称	第 1 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200

多段位置第 1 段最大运行速度。
最大运行速度是指电机不处于加减速过程的匀速运行速度，若 H11-12(第 1 段移动位移) 过小，电机实际转速将小于 H11-14。

H11-15	名称	第 1 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

多段位置第 1 段电机由 0rpm 匀变速到 1000rpm 的时间。
实际加速到 H11-14(第 1 段移动最大运行速度) 的时间：

$$t = \frac{(H11-14) \times (H11-15)}{1000}$$

H11-16	名称	第 1 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

多段位置第 1 段位移运行完成后，运行下一段位移前的等待时间。

H11-17	名称	第 2 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~ 1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

H11-19	名称	第 2 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200

H11-20	名称	第 2 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

H11-21	名称	第 2 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

H11-22	名称	第 2 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~ 1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000

H11-24	名称	第 3 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-25	名称	第 3 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-26	名称	第 3 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-27	名称	第 4 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-29	名称	第 4 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-30	名称	第 4 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-31	名称	第 4 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-32	名称	第 5 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-34	名称	第 5 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-35	名称	第 5 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-36	名称	第 5 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-37	名称	第 6 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-39	名称	第 6 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-40	名称	第 6 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

H11-41	名称	第6段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-44	名称	第7段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-45	名称	第7段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-46	名称	第7段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-47	名称	第8段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-49	名称	第8段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-50	名称	第8段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-51	名称	第8段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-52	名称	第9段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-54	名称	第9段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-55	名称	第9段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-56	名称	第9段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-57	名称	第10段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-59	名称	第10段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200

H11-60	名称	第 10 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-61	名称	第 10 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-62	名称	第 11 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-64	名称	第 11 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-65	名称	第 11 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-66	名称	第 11 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-67	名称	第 12 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-69	名称	第 12 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-70	名称	第 12 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-71	名称	第 12 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-72	名称	第 13 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-74	名称	第 13 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-75	名称	第 13 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-76	名称	第 13 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

H11-77	名称	第 14 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-79	名称	第 14 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-80	名称	第 14 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-81	名称	第 14 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-82	名称	第 15 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-84	名称	第 15 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-85	名称	第 15 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-86	名称	第 15 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-87	名称	第 16 段移动位移			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	-1073741824 ~1073741824	单位	指令单位	生效方式	立即生效	出厂设定	10000
H11-89	名称	第 16 段位移最大运行速度			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	1 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	200
H11-90	名称	第 16 段位移加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H11-91	名称	第 16 段位移完成后等待时间			设定方式	运行设定	相关模式	P
	设定范围	0 ~ 10000	单位	ms(s)	生效方式	立即生效	出厂设定	10

H12 组：多段速度参数

H12-00	名称	多段速度指令运行方式			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	0~2	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	1
速度控制时，速度指令来源为多段速度 (H06-01=5, H06-02=1/2/3) 时，设置多段速度指令运行方式：								
设定值	运行方式	备注	运行波形					
0	单次运行结束停机	运行 1 轮即停机； 段号自动递增切换；	<p>速度 V</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>第1段 第2段</p> <p>时间 t</p> <p>t_1 t_2 t_3 t_4 t_5</p> <p>V_{1max}、V_{2max}：第 1 段、第 2 段指令速度； t_1：第 1 段实际加减速时间； t_3、t_5：第 2 段时间加、减速时间。</p>					
1	循环运行	循环运行，每轮起始段号均为 1； 段号自动递增切换； 伺服使能有效，则一直保持循环运行状态。	<p>速度 V</p> <p>V_{1max}</p> <p>V_{2max}</p> <p>第1段 第2段 第1段 第2段</p> <p>时间 t</p> <p>t_1 t_2 t_3 t_4 t_5 t_6 t_3 t_4 t_7</p> <p>V_{1max}、V_{2max}：第 1 段、第 2 段最大运行速度。</p>					
2	通过外部 DI 进行切换	伺服使能有效即可持续运行； 段号由 DI 端子逻辑决定； 每段速度指令运行时间仅由段号切换间隔时间决定； 可使用 FunIN.5(DIR-SEL) 实现速度指令方向切换。	<p>速度 V</p> <p>V_{xmax}</p> <p>V_{zmax}</p> <p>V_{ymax}</p> <p>第x段 第y段 第z段</p> <p>时间 t</p> <p>设置 DI 设置 DI 设置 DI</p> <p>x、y：段号，段号与 DI 端子逻辑关系请参考 H12-01； V_x、V_y：第 x 段、第 y 段速度指令； DI 决定的段号不发生变化，该段速度指令即持续运行，不受指令运行时间影响。</p>					
每段速度指令运行期间，必须保证伺服使能有效，否则，驱动器立即按照 H02-05 设置的伺服使能 OFF 方式停机； 某段速度指令达到设定值，速度到达 (FunOUT.19: V-Arr) 信号均有效。								

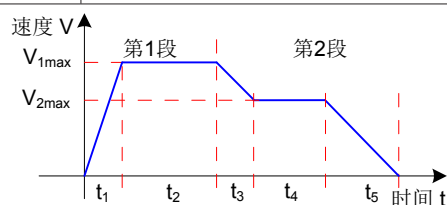
H12-01	名称	速度指令终点段数选择			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	1~16	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	16
设置速度指令的总段数。不同段可设置不同的速度、运行时间，并有 4 组加速度时间供选择。 H12-00 \neq 2 时，多段段号自动递增切换，切换顺序：1, 2, ..., H12-01。 H12-00 = 2 时，应设置 4 个 DI(硬件 DI 或虚拟 DI 均可) 为 DI 功能 6~9(FunIN.6: CMD1~FunIN.9: CMD4)，并通过上位机控制 DI 逻辑以实现段号切换。多段段号为 4 位二进制数，CMD1~CMD4 与段号的对应关系如下表所示。								
FunIN.9	FunIN.8	FunIN.7	FunIN.6	段号				
CMD4	CMD3	CMD2	CMD1					
0	0	0	0	1				
0	0	0	1	2				
.....								
1	1	1	1	16				
DI 端子逻辑有效时 CMD(n) 值为 1，否则为 0。								

H12-02	名称	运行时间单位选择			设定方式	停机设定	相关模式	S
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
多段速度运行时间单位选择:								
设定值		单位选择						
0		sec (秒)						
1		min (分)						
H12-03	名称	加速时间 1			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H12-04	名称	减速时间 1			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	10
H12-05	名称	加速时间 2			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	50
H12-06	名称	减速时间 2			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	50
H12-07	名称	加速时间 3			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	100
H12-08	名称	减速时间 3			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	100
H12-09	名称	加速时间 4			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	150
H12-10	名称	减速时间 4			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 65535	单位	ms	生效方式	立即生效	出厂设定	150
针对每段多段速度指令, 提供 4 组加速减速时间可供选择。 加速时间: 伺服电机从 0rpm 匀加速到 1000rpm 的时间; 减速时间: 伺服电机从 1000rpm 匀减速到 0rpm 的时间。								
H12-20	名称	第 1 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-21	名称	第 1 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
设置第 1 段速度指令的运行时间。 运行时间: 上一段速度指令切换到该段速度指令的变速时间 + 该段匀速运行时间。 若运行时间设为 0, 驱动器将自动跳过该段速度指令。 H12-00=2 时, 只要外部 DI 决定的段号不发生变化, 该段速度指令即持续运行, 不受指令运行时间影响。								

H12-22	名称	第 1 加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

选择第 1 段速度指令的加 / 减速时间:

设定值	加减速时间	备注
0	零加减速时间	加速时间: 0 减速时间: 0
1	加减速时间 1	加速时间: H12-03 减速时间: H12-04
2	加减速时间 2	加速时间: H12-05 减速时间: H12-06
3	加减速时间 3	加速时间: H12-07 减速时间: H12-08
4	加减速时间 4	加速时间: H12-09 减速时间: H12-10



V_{1max} 、 V_{2max} : 第 1 段、第 2 段指令速度;

t_1 : 第 1 段实际加减速时间;

t_3 、 t_5 : 第 2 段时间加、减速时间;

某段运行时间: 上一段速度指令切换到该段速度指令的变速时间 + 该段匀速运行时间 (如: 图中第一段运行时间为 t_1+t_2 , 第二段运行时间为 t_3+t_4 , 以此类推)

某段运行时间勿设为 0, 驱动器将跳过该段速度指令, 执行下一段;

$$t_1 = \frac{V_1}{1000} \times \text{该段速度设置的加速时间}$$

$$t_3 = \frac{|V_2 - V_1|}{1000} \times \text{第2段设置的加速时间}$$

H12-23	名称	第 2 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	100

H12-24	名称	第 2 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0

H12-25	名称	第 2 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H12-26	名称	第 3 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	300

H12-27	名称	第 3 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0

H12-28	名称	第 3 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-29	名称	第 4 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	500
H12-30	名称	第 4 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-31	名称	第 4 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-32	名称	第 5 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	700
H12-33	名称	第 5 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-34	名称	第 5 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-35	名称	第 6 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	900
H12-36	名称	第 6 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-37	名称	第 6 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-38	名称	第 7 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	600
H12-39	名称	第 7 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-40	名称	第 7 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-41	名称	第 8 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	300

H12-42	名称	第 8 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-43	名称	第 8 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-44	名称	第 9 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	100
H12-45	名称	第 9 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-46	名称	第 9 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-47	名称	第 10 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-100
H12-48	名称	第 10 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-49	名称	第 10 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-50	名称	第 11 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-300
H12-51	名称	第 11 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-52	名称	第 11 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-53	名称	第 12 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-500
H12-54	名称	第 12 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-55	名称	第 12 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H12-56	名称	第 13 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-700
H12-57	名称	第 13 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-58	名称	第 13 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-59	名称	第 14 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-900
H12-60	名称	第 14 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-61	名称	第 14 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-62	名称	第 15 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-600
H12-63	名称	第 15 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-64	名称	第 15 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0
H12-65	名称	第 16 段速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000 ~ 6000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	-300
H12-66	名称	第 16 段指令运行时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 6553.5	单位	s(min)	生效方式	立即生效	出厂设定	5.0
H12-67	名称	第 16 段加减速时间			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	0 ~ 4	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

H17 组：虚拟 DIDO 参数

H17-00	名称	VDI1 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置 VDI1(虚拟输入端子 1) 对应的 DI 功能。请按以下步骤使用 VDI:

DI 功能请参考 [“DIDO 功能定义”](#)，参数值设定请参考下表。

◆ 注意：
使用 DI 强制输入功能时，VDI1~VDI9 的逻辑由强制 DI 即 H0D-18 决定。
同一 DI 功能不可分配到不同的 DI 端子，否则，将发生 Er.130(不同的 DI 重复分配了同一功能)。

H17-01	名称	VDI1 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置使得 VDI1 选择的 DI 功能有效，VDI1 端子的输入电平逻辑。

设定值	DI 功能有效时 VDI1 端子逻辑	H31-00 信号
0	写入 1 有效	
1	写入值由 0 变为 1 时有效	

首次上电，VDI 端子逻辑由 H0C-10 决定。之后，VDI 端子逻辑由 H31-00(VDI 虚拟电平) 决定。
H0C-10 在面板上显示为十进制，H31-00 面板不可见，转化成二进制后，H0C-10(H31-00) 的 bit(n)=1 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“1”，bit(n)=0 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“0”。

H17-02	名称	VDI2 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-03	名称	VDI2 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-04	名称	VDI3 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-05	名称	VDI3 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-06	名称	VDI4 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-07	名称	VDI4 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-08	名称	VDI5 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-09	名称	VDI5 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-10	名称	VDI6 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-11	名称	VDI6 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-12	名称	VDI7 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-13	名称	VDI7 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-14	名称	VDI8 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-15	名称	VDI8 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-16	名称	VDI9 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-17	名称	VDI9 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-18	名称	VDI10 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-19	名称	VDI10 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-20	名称	VDI11 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-21	名称	VDI11 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-22	名称	VDI12 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-23	名称	VDI12 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-24	名称	VDI13 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-25	名称	VDI13 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-26	名称	VDI14 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-27	名称	VDI14 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-28	名称	VDI15 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-29	名称	VDI15 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-30	名称	VDI16 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~41	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-31	名称	VDI16 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-32	名称	VDO 虚拟电平			设定方式	显示	相关模式	-
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-

读取 VDO 端子的虚拟电平。

H0C-12 和 H17-32 在面板上显示为十六进制，转化成二进制后，H0C-12(H17-32) 的 bit(n)=1 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“1”，bit(n)=0 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“0”。

建议各 VDO 端子逻辑电平设置与 H0C-12 设置成相反的逻辑。



H17-33	名称	VDO1 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设置 VDO1 对应的 DO 功能。

DO 功能请参考 [“DIDO 功能定义”](#)，参数值设定请参考下 H04-04。

H17-33 的参数值请勿设定为上表以外的值。

同一 DO 功能可分配到不同的 DO 端子。

H17-34	名称	VDO1 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

设定值	VDO1 端子逻辑	备注
0	有效时输出 1	
1	有效时输出 0	

H17-35	名称	VDO2 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-36	名称	VDO2 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-37	名称	VDO3 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-38	名称	VDO3 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-39	名称	VDO4 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-40	名称	VDO4 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-41	名称	VDO5 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-42	名称	VDO5 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-43	名称	VDO6 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-44	名称	VDO6 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-45	名称	VDO7 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-46	名称	VDO7 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-47	名称	VDO8 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-48	名称	VDO8 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-49	名称	VDO9 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-50	名称	VDO9 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-51	名称	VDO10 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-52	名称	VDO10 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H17-53	名称	VDO11 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-54	名称	VDO11 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-55	名称	VDO12 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-56	名称	VDO12 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-57	名称	VDO13 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-58	名称	VDO13 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-59	名称	VDO14 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-60	名称	VDO14 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-61	名称	VDO15 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-62	名称	VDO15 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-63	名称	VDO16 端子功能选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~24	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0
H17-64	名称	VDO16 端子逻辑选择			设定方式	运行设定	相关模式	-
	设定范围	0~1	单位	-	生效方式	停机生效	出厂设定	0

H30 组：通信读取伺服相关变量

H30-00	名称	通信读取伺服状态			设定方式	通信只读	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
通信读取伺服运行状态。								
H30-00 为 16 进制数，在面板上不可见，通信读取时，必须转化成二进制，不同的 bit 位表示不同的意义。								
bit 位	伺服状态	备注						
bit0	伺服准备好	该位用于判断伺服主回路直流电压是否已准备好以使伺服驱动器处于可运行的状态。 0- 伺服未准备好 1- 伺服准备好						
bit1~bit11	保留	-						
bit12~bit13	伺服运行状态	该位用于判断伺服运行状态。 00- 伺服未准备好 (主回路直流母线电压未正确建立) 01- 伺服准备好 (主回路直流母线电压正确建立，驱动器处于可运行的状态) 10- 伺服运行 (伺服使能有效) 11- 伺服故障 (伺服发生了第一类和第二类故障)						
bit14~bit15	保留	-						

H30-01	名称	通信读取 DO 功能状态 1			设定方式	通信只读	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
通信按 DO 功能列表的排列顺序读取 DO 功能 1~DO 功能 16 的状态。								
H30-01 为 16 进制数，在面板上不可见，通信读取时，必须转化成二进制。								
bit 位	DO 功能	备注						
bit0	DO 功能 1(FunOUT.1: S-RDY, 伺服准备好)	0- 伺服未准备好 1- 伺服准备好						
.....								
bit15	DO 功能 16(FunOUT.16: HomeAttain, 原点回零输出)	0- 原点回零未完成 1- 原点回零完成						
◆ 注：DO 端口或虚拟 DO 未配置功能 9 (抱闸输出)，H30-01 中 FunOUT.9 将无效。								

H30-02	名称	通信读取 DO 功能状态 2			设定方式	通信只读	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
通信按 DO 功能列表的排列顺序读取 DO 功能 17~DO 功能 20 的状态。								
H30-02 为 16 进制数，在面板上不可见，通信读取时，必须转化成二进制。								
bit 位	DO 功能	备注						
bit0	DO 功能 17(FunOUT.17: S-ElecHomeAttain, 电气回零输出)	0- 电气回零未完成 1- 电气回零完成						
.....								
bit4~bit15	保留							

H30-03	名称	通信读取输入脉冲指令采样值			设定方式	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
通信读取位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=1) 或通过手轮输入脉冲指令 (分配某一 DI 功能为 FunIN.23, 且对应 DI 逻辑有效) 时，脉冲输入端口单个位置控制周期输入的脉冲个数。此参数与伺服运行模式、伺服当前运行状态无关。								

H30-04	名称	通信读取 DI 使能状态			设定方式	显示	相关模式	PST
	设定范围	-	单位	-	生效方式	-	出厂设定	-
通信读取 DI 的使能状态，与 H0B-03 相反。								

H31 组：通信给定伺服相关变量

H31-00	名称	通信给定 VDI 虚拟电平			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~65535	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

使用 VDI 功能时，设定 VDI1~VDI16 对应的 DI 功能电平。

H31-00 为十进制数，在面板上不可见，只能通过通信方式给定。

请按以下步骤使用 VDI：



首次上电，VDI 端子逻辑由 H0C-10(上电后 VDI 默认虚拟电平值) 决定。之后，VDI 端子逻辑由 H31-00 决定。

H0C-10 在面板上为十进制显示，转化成二进制后，H31-00(H0C-10) 的 bit(n)=1 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为 “1”，bit(n)=0 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为 “0”。

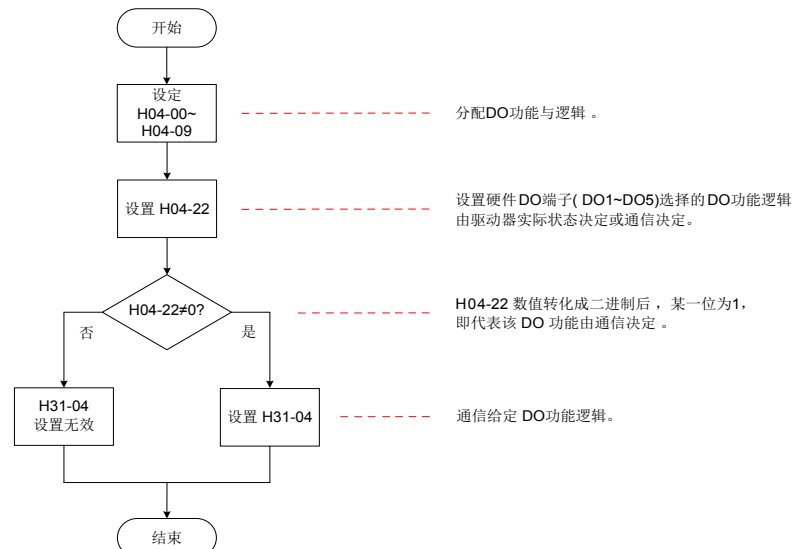
VDI 功能及逻辑设置请参考 [“H17 组 虚拟 DIDO 参数”](#)。

H31-04	名称	通信给定 DO 输出状态			设定方式	运行设定	相关模式	PST
	设定范围	0~31	单位	-	生效方式	立即生效	出厂设定	0

使用 DO 功能时，根据功能码 H04-22 的设置，通信给定 DO 输出状态。

H31-04 为十进制数，在面板上不可见，只能通过通信方式给定。

请按以下步骤使用 DO：



H31-04 的 bit(n)=1 表示 H04 组分配的 DO(n+1) 功能逻辑有效，bit(n)=0 表示 DO(n+1) 功能逻辑无效。

H31-09	名称	通信给定速度指令			设定方式	运行设定	相关模式	S
	设定范围	-6000.000 ~6000.000	单位	rpm	生效方式	立即生效	出厂设定	0

速度控制模式下，速度指令来源为通信给定时，设置速度指令值，精度为 0.001rpm。
H31-09 为 32 位功能码，在面板上不可见，只能通过通信方式给定。

H31-11	名称	通信给定转矩指令			设定方式	运行设定	相关模式	T
	设定范围	-100.000 ~100.000	单位	%	生效方式	立即生效	出厂设定	0

转矩控制模式下，转矩指令来源为通信给定时，设置转矩指令值，精度为 0.001%。
100.000% 对应于 1 倍电机额定转矩。
H31-11 为 32 位功能码，在面板上不可见，只能通过通信方式给定。



第 8 章 故障处理

8.1 启动时的故障和警告处理	342
8.1.1 位置控制模式	342
8.1.2 速度控制模式	344
8.1.3 转矩控制模式	346
8.2 运行时的故障、警告处理	347
8.2.1 故障和警告代码表	347
8.2.2 故障的处理方法	350
8.2.3 警告的处理方法	364
8.2.4 内部故障	368

8.1 启动时的故障和警告处理

8.1.1 位置控制模式

1 故障检查

启动过程	故障现象	原因	确认方法
主电源 (L1 L2)	数码管不亮或不显示“rdy”	1、输入电压故障	拨下 CN1、CN2、CN3、CN4 后，故障依然存在。 单相 220V 电源机型测量 (L1、L2) 之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、N 间电压) 低于 200V 数码管显示“nrd”。 三相 220V/380V 电源机型测量之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、间电压) 低于 460V 数码管显示“nrd”。
		2、烧录程序端子被短接	检查烧录程序的端子，确认是否被短接。
		3、伺服驱动器故障	-
	面板显示“ET.xxx”	参考“8.2 运行时的故障、警告处理”，查找原因，排除故障。	
排除上述故障后，面板应显示“rdy”。			
伺服使能信号置为有效 (S-ON 为 ON)	面板显示“Er.xxx”	参考“8.2 运行时的故障、警告处理”，查找原因，排除故障。	
	伺服电机的轴处于自由运行状态	1、伺服使能信号无效	将面板切换到伺服状态显示，查看面板是否显示为“rdy”，而不是“run”。 查看 H03 组和 H17 组，是否设置伺服使能信号 (DI 功能 1: S-ON)。若已设置，则查看对应端子逻辑是否有效；若未设置，则进行设置，并使端子逻辑有效。可参考第 7 章“H03 组：端子输入参数”设置方法。 若 H03 组已设置伺服使能信号，且对应端子逻辑有效，但面板依然显示“rdy”，则检查该 DI 端子接线是否正确，可参考“第 3 章 配线”。
		2、控制模式选择错误	查看 H02-00 是否为 1，若误设为 2 (转矩模式)，由于默认转矩指令为零，电机轴也处于自由运行状态。
排除上述故障后，面板应显示“run”。			
输入位置指令	伺服电机不旋转	输入位置指令计数器 (H0B-13) 为 0	高 / 低速脉冲口接线错误 H05-00=0 脉冲指令来源时，查看高 / 低速脉冲口接线是否正确，请参考“第 3 章 配线”，同时查看 H05-01 设置是否匹配。 未输入位置指令 1) 是否使用 DI 功能 13(FunIN.13: Inhibit, 位置指令禁止) 或 DI 功能 37(FunIN.37: PulseInhibit, 脉冲指令禁止) 2) H05-00=0 脉冲指令来源时，上位机或其他脉冲输出装置未输出脉冲，可用示波器查看高 / 低速脉冲口是否有脉冲输入，请参考“第 3 章 配线”； 3) H05-00=1 步进量指令来源时，查看 H05-05 是否为 0，若不为 0，查看是否已设置 DI 功能 20(FunIN.20: PosStep, 步进量指令使能) 及对应端子逻辑是否有效； 4) H05-00=2 多段位置指令来源时，查看 H11 组参数是否正确，若正确，查看是否已设置 DI 功能 28(FunIN.28: PosInSen, 内部多段位置使能) 及对应端子逻辑是否有效； 5) 若使用中中断定长功能，查看 H05-29 是否为 1，(中断定长运行完成后，是否可以直接响应其他位置指令)，若为 1，确认是否使用 DI 功能 29(FunIN.29: XintFree, 中断定长状态解除) 解除锁定状态。

启动过程	故障现象	原因	确认方法
输入位置指令	伺服电机反转	输入位置指令计数器 (H0B-13) 为负数	H05-00=0 脉冲指令来源时, 查看 H05-15(脉冲指令形态) 参数设置与实际输入脉冲是否对应, 若不一致, 则 H05-15 设置错误或者端子接线错误;
			H05-00=1 步进量指令来源时, 查看 H05-05 数值的正负; H05-00=2 多段位置指令来源时, 查看 H11 组每段移动位移的正负; 查看是否已设置 DI 功能 27(FunIN.27: PosDirSel, 位置指令方向设置) 及对应端子逻辑是否有效; 查看 H02-02 参数是否设置错误。
排除上述故障后, 伺服电机能旋转。			
低速旋转不稳	低速旋转时速度不稳定	增益设置不合理	参考“6.3 ETune 操作指导”至“6.4 STune 操作指导”进行自动增益调整。
	电机轴左右震动	负载转动惯量比 (H08-15) 太大	若可安全运行, 则重新按照“6.2 惯量辨识”进行惯量辨识; 按照“6.3 ETune 操作指导”至“6.4 STune 操作指导”进行自动增益调整。
排除上述故障后, 伺服电机能正常旋转。			
正常运行	定位不准	产生不符合要求的位置偏差	确定输入位置指令计数器 (H0B-13)、反馈脉冲计数器 (H0B-17) 及机械停止位置, 确认步骤如下。

2 定位不准时的故障原因检查步骤

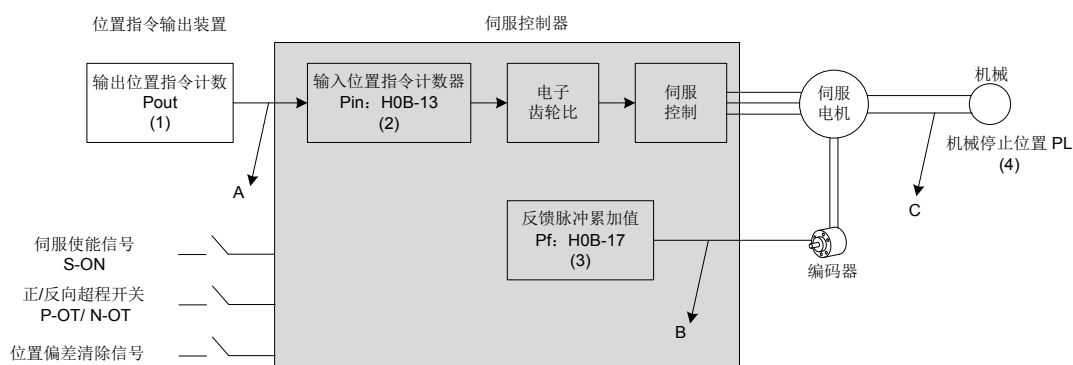


图 8-1 定位控制原理框图

■ 发生定位不准时, 检查上图中的 4 个信号:

- (1) 位置指令输出装置 (上位机或者驱动器内部参数) 中的输出位置指令计数值 Pout
- (2) 伺服控制器接收到的输入位置指令计数器 Pin, 对应于参数 H0B-13
- (3) 伺服电机自带编码器的反馈脉冲累加值 Pf, 对应于参数 H0B-17
- (4) 机械停止的位置 PL

■ 导致定位不准的原因有 3 个, 对应图中的 A、B、C, 其中:

A 表示: 位置指令输出装置 (专指上位机) 和伺服驱动器的接线中, 由于噪声的影响而引起输入位置指令计数错误;

B 表示: 电机运行过程中, 输入位置指令被中断。原因: 伺服使能信号被置为无效 (S-ON 为 OFF), 正向 / 反向超程开关信号 (P-OT 或 N-OT) 有效, 位置偏差清除信号 (ClrPosErr) 有效。

C 表示: 机械与伺服电机之间发生了机械位置滑动。

■ 在不发生位置偏差的理想状态下，以下关系成立：

$P_{out}=P_{in}$ ，输出位置指令计数值 = 输入位置指令计数器

$P_{in} \times \text{电子齿轮比} = P_f$ ，输入位置指令计数器 \times 电子齿轮比 = 反馈脉冲累加值

$P_f \times \Delta L = PL$ ，反馈脉冲累加值 $\times 1$ 个位置指令对应负载位移 = 机械停止的位置

■ 发生定位不准的状态下，检查方法：

1) $P_{out} \neq P_{in}$

故障原因：A

排除方法与步骤：

- 检查脉冲输入端子（低速或高速脉冲输入端子，请参考“[第 3 章 配线](#)”）是否采用双绞屏蔽线；
- 如果选用的是低速脉冲输入端子中的集电极开路输入方式，应改成差分输入方式；
- 脉冲输入端子的接线务必与主电路（L1、L2、U、V、W）分开走线；
- 选用的是低速脉冲输入端子，增大低速脉冲输入管脚滤波时间常数（H0A-24）；反之，选用的是高速脉冲输入端子，增大高速脉冲输入管脚滤波时间常数（H0A-30）；

2) $P_{in} \times \text{电子齿轮比} \neq P_f$ ：

故障原因：B

排除方法与步骤：

- 检查是否运行过程中发生了故障，导致指令未全部执行而伺服已经停机；
- 若是由于位置偏差清除信号（ClrPosErr）有效，应检查位置偏差清除方式（H05-16）是否合理。

3) $P_f \times \Delta L \neq PL$ ：

故障原因：C

排除方法与步骤：

逐级排查机械的连接情况，找到发生相对滑动的位置。

8.1.2 速度控制模式

启动过程	故障现象	原因	确认方法
主电源 (L1 L2)	数码管不亮或不显示“rdy”	1、输入电压故障	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 拔下 CN1、CN2、CN3、CN4 后，故障依然存在。 ◆ 单相 220V 电源机型测量 (L1、L2) 之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、N 间电压) 低于 200V 数码管显示“nrd”。 ◆ 三相 220V/380V 电源机型测量 (R、S、T) 之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、间电压) 低于 460V 数码管显示“nrd”。
		2、烧录程序端子被短接	检查烧录程序的端子，确认是否被短接。
		3、伺服驱动器故障	-
	面板显示“Er. xxx”	参考“ 8.2 运行时的故障、警告处理 ”，查找原因，排除故障。	
排除上述故障后，面板应显示“rdy”。			

启动过程	故障现象	原因	确认方法
伺服使能信号置为有效 (S-ON 为 ON)	面板显示“Er. xxx”	参考“ 8.2 运行时的故障、警告处理 ”，查找原因，排除故障。	
	伺服电机的轴处于自由运行状态	1、伺服使能信号无效	将面板切换到伺服状态显示，查看面板是否显示为“Rdy”，而不是“run”。 查看 H03 组和 H17 组，是否设置伺服使能信号 (DI 功能 1: S-ON)。若已设置，则查看对应端子逻辑是否有效；若未设置，则进行设置，并使端子逻辑有效。可参考第 8 章“ H03 组 端子输入参数 ”设置方法。 若 H03 组已设置伺服使能信号，且对应端子逻辑有效，但面板依然显示“rdy”，则检查该 DI 端子接线是否正确，可参考“ 第 3 章 配线 ”。
		2、控制模式选择错误	查看 H02-00 是否为 0，若误设为 2(转矩模式)，由于默认转矩指令为零，电机轴也处于自由运行状态。
排除上述故障后，面板应显示“run”。			
输入速度指令	伺服电机不旋转或转速不正确	速度指令 (H0B-01) 为 0	速度指令选择错误 查看 H06-02 是否设置正确。 未输入速度指令或速度指令异常 1) 数字给定时，查看 H06-03 是否正确； 2) 多段速度指令给定时，查看 H12 组参数是否设置正确； 3) 通讯给定时，查看 H31-09 是否正确； 4) 点动速度指令给定时，查看 H06-04 是否正确，是否已设置 DI 功能 18 和 19，及对应端子逻辑是否有效； 5) 查看加减速时间 H06-05 和 H06-06 设置是否正确； 6) 零位固定功能是否被误启用，即查看 DI 功能 12 是否误配置，以及相应 DI 端子有效逻辑是否正确。
输入速度指令	伺服电机反转	速度指令 (H0B-01) 为负数	1) 数字给定时，查看 H06-03 是否小于 0；多段速度指令给定时，查看 H12 组每组速度指令的正负； 2) 通讯给定时，查看 H31-09 是否小于 0； 3) 点动速度指令给定时，查看 H06-04 数值、DI 功能 18、19 的有效逻辑与预计转向是否匹配； 4) 查看是否已设置 DI 功能 26(FunIN.26: SpdDirSel, 速度指令方向设置) 及对应端子逻辑是否有效； 5) 查看 H02-02 参数是否设置错误。
排除上述故障后，伺服电机能旋转。			
低速旋转不平稳	低速旋转时速度不稳定	增益设置不合理	按照“ 6.3 ETune 操作指导 ”至“ 6.4 STune 操作指导 ”进行自动增益调整。
	电机轴左右震动	负载转动惯量比 (H08-15) 太大	若可安全运行，则重新按照“ 6.2 惯量辨识 ”进行惯量辨识； 按照“ 6.3 ETune 操作指导 ”至“ 6.4 STune 操作指导 ”进行自动增益调整。

8.1.3 转矩控制模式

启动过程	故障现象	原因	确认方法
主电源 (L1 L2)	数码管不亮或不显示“rdy”	1、输入电压故障	拔下 CN1、CN2、CN3、CN4 后，故障依然存在。 单相 220V 电源机型测量 (L1、L2) 之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、N 间电压) 低于 200V 数码管显示“nrd”。 三相 220V/380V 电源机型测量 (R、S、T) 之间的交流电压。主电源直流母线电压幅值 (P、N 间电压) 低于 460V 数码管显示“nrd”。
		2、烧录程序端子被短接	检查烧录程序的端子，确认是否被短接。
		3、伺服驱动器故障	-
	面板显示“Er. xxx”	参考“8.2 运行时的故障、警告处理”，查找原因，排除故障。	
排除上述故障后，面板应显示“rdy”。			
伺服使能信号置为有效 (S-ON 为 ON)	面板显示“Er. xxx”	参考“8.2 运行时的故障、警告处理”，查找原因，排除故障。	
	伺服电机的轴处于自由运行状态	伺服使能信号无效	将面板切换到伺服状态显示，查看面板是否显示为“Rdy”，而不是“run”。 查看 H03 组和 H17 组，是否设置伺服使能信号 (DI 功能 1: S-ON)。若已设置，则查看对应端子逻辑是否有效；若未设置，则进行设置，并使端子逻辑有效。可参考第 7 章“H03 组 端子输入参数”设置方法。 若 H03 组已设置伺服使能信号，且对应端子逻辑有效，但面板依然显示“rdy”，则检查该 DI 端子接线是否正确，可参考“第 3 章 配线”。
	排除上述故障后，面板应显示“run”。		
输入转矩指令	伺服电机不旋转	内部转矩指令 (H0B-02) 为 0	转矩指令选择错误 查看 H07-02 是否设置正确。 未输入转矩指令 1) 选用模拟量输入指令时，首先查看 H03 组 AI 相关参数设置是否正确；然后查看外部信号源输入电压信号是否正确，可用示波器观测或通过 H0B-21 或 H0B-22 读取； 2) 数字给定时，查看 H07-03 是否为 0； 3) 通讯给定时，查看 H31-11 是否为 0
	伺服电机反转	内部转矩指令 (H0B-02) 为负数	数字给定时，查看 H07-03 是否小于 0； 通讯给定时，查看 H31-11 是否小于 0 查看是否已设置 DI 功能 25(FunIN.25: ToqDirSel, 转矩指令方向设置) 及对应端子逻辑是否有效； 查看 H02-02 参数是否设置错误。
	排除上述故障后，伺服电机能旋转。		
低速旋转不平稳	低速旋转时速度不稳定	增益设置不合理	按照“6.3 ETune 操作指导”至“6.4 STune 操作指导”进行自动增益调整。
	电机轴左右震动	负载转动惯量比 (H08-15) 太大	若可安全运行，则重新按照“6.2 惯量辨识”进行惯量辨识； 按照“6.3 ETune 操作指导”至“6.4 STune 操作指导”进行自动增益调整。

8.2 运行时的故障、警告处理

8.2.1 故障和警告代码表

1) 故障和警告分类

伺服驱动器的故障和警告按严重程度分级，可分为三级，第 1 类、第 2 类、第 3 类，严重等级：第 1 类 > 第 2 类 > 第 3 类，具体分类如下：



- 第 1 类 (简称 NO.1) 不可复位故障；
- 第 1 类 (简称 NO.1) 可复位故障；
- 第 2 类 (简称 NO.2) 可复位故障；
- 第 3 类 (简称 NO.3) 可复位警告。

“可复位”是指通过给出“复位信号”使面板停止故障显示状态。

具体操作：设置参数 H0D-01=1 (故障复位) 或者使用 DI 功能 2(FunIN.2: ALM-RST, 故障和警告复位) 且置为逻辑有效，可使面板停止故障显示。

NO.1、NO.2 可复位故障的复位方法：先关闭伺服使能信号 (S-ON 置为 OFF)，然后置 H0D-01=1 或使用 DI 功能 2。

NO.3 可复位警告的复位方法：设置 H0D-01=1 或使用 DI 功能 2。

 注意	
	<p>◆ 对于一些故障或警告，必须通过更改设置，将产生的原因排除后，才可复位，但复位不代表更改生效。对于需要重新上主回路电 (L1、L2) 才生效的更改，必须重新上控制电；对于需要停机才生效的更改，必须关闭伺服使能。更改生效后，伺服驱动器才能正常运行。</p>

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0D-01	故障复位	0- 无操作 1- 故障和警告复位	对于可复位故障和警告，使面板停止故障显示。完成复位后，立即恢复为“0- 无操作。”	停机设定	立即生效	0

☆关联功能编号：

编码	名称	功能名	功能
FunIN.2	ALM-RST	故障和警告复位信号	<p>该 DI 功能为边沿有效，电平持续为高 / 低电平时无效。</p> <p>按照报警类型，有些报警复位后伺服是可以继续工作的。</p> <p>分配到低速 DI 时，若 DI 逻辑设置为电平有效，将被强制为沿变化有效，有效的电平变化务必保持 3ms 以上，否则将导致故障复位功能无效。</p> <p>请勿分配故障复位功能到快速 DI，否则功能无效。</p> <p>无效，不复位故障和警告；</p> <p>有效，复位故障和警告；</p>

2) 故障和警告记录

伺服驱动器具有故障记录功能，可以记录最近 10 次的故障和警告名称及故障或警告发生时伺服驱动器的状态参数。若最近 5 次发生了重复的故障或警告，则故障或警告代码即驱动器状态仅记录一次。

故障或警告复位后，故障记录依然会保存该故障和警告；使用“系统参数初始化功能” (H02-31=1 或 2) 可清除故障和警告记录。

通过监控参数 H0B-33 可以选择故障或警告距离当前故障的次数 n，H0B-34 可以查看第 n+1 次故障或警告名称，

H0B-35~H0B-42 可以查看对应第 n+1 次故障或警告发生时伺服驱动器的状态参数，参数详情请参考“[第 7 章 参数说明](#)”。没有故障发生时面板上 H0B-34 显示“Er.000”。

通过面板查看 H0B-34(第 n+1 次故障或警告名称)时，面板显示“Er.xxx”，“xxx”为故障或警告代码；通过汇川驱动调试平台软件或者通讯读取 H0B-34 时，读取的是代码的十进制数据，需要转化成十六进制数据以反映真实的故障或警告代码，例如：

面板显示故障或警告“Er.xxx”	H0B-34(十进制)	H0B-34(十六进制)	说明
Er.101	257	0101	0: 第 1 类不可复位故障 101: 故障代码
Er.130	8496	2130	2: 第 1 类可复位故障 130: 故障代码
Er.121	24865	6121	6: 第 2 类可复位故障 121: 故障代码
Er.110	57616	E110	E: 第 3 类可复位警告 110: 警告代码

3) 故障和警告编码输出

伺服驱动器能够输出当前最高级别的故障或警告编码。

“故障编码输出”是指将伺服驱动器的 3 个 DO 端子设定成 DO 功能 12、13、14，其中 FunOUT.12: ALMO1(报警代码第 1 位，简称 AL1)，FunOUT.13: ALMO2(报警代码第 2 位，简称 AL2)，FunOUT.14: ALMO3(报警代码第 3 位，简称 AL3)。不同的故障发生时，3 个 DO 端子的电平将发生变化。

a) 第 1 类 (NO.1) 不可复位故障：

显示	故障名称	故障类型	能否复位	编码输出		
				AL3	AL2	AL1
Er.101	H02 及以上组参数异常	NO.1	否	1	1	1
Er.102	可编程逻辑配置故障	NO.1	否	1	1	1
Er.104	可编程逻辑中断故障	NO.1	否	1	1	1
Er.105	内部程序异常	NO.1	否	1	1	1
Er.108	参数存储故障	NO.1	否	1	1	1
Er.120	产品匹配故障	NO.1	否	1	1	1
Er.122	绝对位置模式产品匹配故障	NO.1	否	1	1	1
Er.136	电机 ROM 中数据校验错误或未存入参数	NO.1	否	1	1	1
Er.201	过流 2	NO.1	否	1	1	0
Er.208	FPGA 系统采样运算超时	NO.1	否	1	1	0
Er.210	输出对地短路	NO.1	否	1	1	0
Er.220	相序错误	NO.1	否	1	1	0
Er.234	飞车	NO.1	否	1	1	0
Er.430	控制电欠压	NO.1	否	0	1	1
Er.740	编码器干扰	NO.1	否	1	1	1
Er.A33	编码器数据异常	NO.1	否	0	1	0
Er.A34	编码器回送校验异常	NO.1	否	0	1	0



NOTE

◆ “1”表示有效，“0”表示无效，不代表 DO 端子电平的高低。

b) 第 1 类 (NO.1) 可复位故障:

显示	故障名称	故障类型	能否复位	编码输出		
				AL3	AL2	AL1
Er.130	DI 功能重复分配	NO.1	是	1	1	1
Er.207	D/Q 轴电流溢出故障	NO.1	是	1	1	0
Er.400	主回路电过压	NO.1	是	0	1	1
Er.410	主回路电欠压	NO.1	是	0	1	1
Er.500	超速	NO.1	是	0	1	0
Er.602	角度辨识失败	NO.1	是	0	0	0
Er.605	自举时速度过快	NO.1	是	0	0	0
Er.610	驱动器过载	NO.1	是	0	0	0
Er.620	电机过载	NO.1	是	0	0	0
Er.630	电机堵转	NO.1	是	0	0	0
Er.640	IGBT 过热	NO.1	是	0	0	0
Er.650	散热器过热	NO.1	是	0	0	0
Er.B00	位置偏差过大	NO.1	是	1	0	0

c) 第 2 类 (NO.2) 可复位故障:

显示	故障名称	故障类型	能否复位	编码输出		
				AL3	AL2	AL1
Er.121	伺服 ON 指令无效故障	NO.2	是	1	1	1
Er.410	主回路电欠压	NO.2	是	1	1	0
Er.420	主回路电缺相	NO.2	是	1	1	1
Er.430	控制电欠压	NO.2	是	0	1	1
Er.510	脉冲输出超速	NO.2	是	0	1	0
Er.600	惯量辨识失败	NO.2	是	0	0	0
Er.660	振动过大	NO.2	是	0	0	0
Er.661	调整增益过低	NO.2	是	0	0	0
Er.666	失控飞车	NO.2	是	0	0	0
Er.668	回零方式不匹配	NO.2	是	0	0	0
Er.731	编码器电池失效	NO.2	是	1	1	1
Er.733	编码器多圈计数错误	NO.2	是	1	1	1
Er.735	编码器多圈计数溢出	NO.2	是	1	1	1
Er.B01	脉冲输入异常	NO.2	是	1	0	0
Er.B03	电子齿轮比设定超限	NO.2	是	1	0	0
Er.D03	CAN 通信连接中断	NO.2	是	1	0	1

d) 警告, 可复位:

显示	警告名称	故障类型	能否复位	编码输出		
				AL3	AL2	AL1
Er.110	分频脉冲输出设定故障	NO.3	是	1	1	1
Er.601	回原点失败	NO.3	是	0	0	0
Er.730	编码器电池警告	NO.3	是	1	1	1
Er.900	DI 紧急刹车	NO.3	是	1	1	1
Er.909	电机过载警告	NO.3	是	1	1	0
Er.920	制动电阻过载	NO.3	是	1	0	1
Er.922	外接制动电阻过小	NO.3	是	1	0	1
Er.924	泄放管过温警告	NO.3	是	1	0	1
Er.939	电机动力量断线	NO.3	是	1	0	0
Er.941	变更参数需重新上电生效	NO.3	是	0	1	1
Er.942	参数存储频繁	NO.3	是	0	1	1
Er.950	正向超程警告	NO.3	是	0	0	0
Er.952	反向超程警告	NO.3	是	0	0	0
Er.980	编码器内部故障	NO.3	是	0	0	1
Er.990	输入缺相警告	NO.3	是	0	0	1
Er.994	CAN 地址冲突	NO.3	是	0	0	1
Er.A40	内部故障	NO.3	是	0	1	0

8.2.2 故障的处理方法

1) Er.101: 伺服内部参数出现异常

产生机理:

- 功能码的总个数发生变化, 一般在更新软件后出现;
- H02 组及以后组的功能码参数值超出上下限, 一般在更新软件后出现。

原因	确认方法	处理措施
1. 控制电源电压瞬时下降	◆ 确认是否处于切断控制电 (L1、L2) 过程中或者发生瞬间停电。	系统参数恢复初始化 (H02-31=1) 后, 然后重新写入参数。
	◆ 测量运行过程中控制电线的非驱动器侧输入电压是否符合以下规格: 220V 驱动器: 有效值: 220V-240V 允许偏差: -10%~+10%(198V~264V)	提高电源容量或者更换大容量的电源, 系统参数恢复初始化 (H02-31=1) 后, 重新写入参数。
2. 参数存储过程中瞬间掉电	◆ 确认是否参数值存储过程发生瞬间停电。	重新上电, 系统参数恢复初始化 (H02-31=1) 后, 重新写入参数。
3. 一定时间内参数的写入次数超过了最大值	◆ 确认是否上位装置频繁地进行参数变更。	改变参数写入方法, 并重新写入。 或是伺服驱动器故障, 更换伺服驱动器。
4. 更新了软件	◆ 确认是否更新了软件。	重新设置驱动器型号和电机型号, 系统参数恢复初始化 (H02-31=1)。
5. 伺服驱动器故障	◆ 多次接通电源, 并恢复出厂参数后, 仍报故障时, 伺服驱动器发生了故障。	更换伺服驱动器。

2) Er.102: 可编程逻辑配置故障

产生机理:

- FPGA 和 MCU 软件版本不匹配;
- FPGA 或 MCU 相关硬件损坏, 导致 MCU 与 FPGA 无法建立通信。

原因	确认方法	处理措施
1.FPGA 和 MCU 软件版本不匹配	◆ 通过面板或汇川驱动调试平台等途径, 查看 MCU 软件版本号 H01-00 和 FPGA 软件版本号 H01-01, 确认两个软件版本号的最高位非零数值是否一致。	咨询我司技术支持, 更新相互匹配的 FPGA 或者 MCU 软件。
2.FPGA 故障	◆ 多次接通电源后仍报故障。	更换伺服驱动器。

3) Er.104: 可编程逻辑中断故障

为区分故障产生机理, 伺服驱动器在同一外部故障码下, 可显示不同的内部故障码, 可通过 H0B-45 查看。

产生机理:

- MCU 或 FPGA 访问超时

原因	确认方法	处理措施
1. FPGA 故障 (Er.104)	◆ 多次接通电源后仍报故障。	更换伺服驱动器。
2.FPGA 与 MCU 通信握手异常 (Er.100)		
3. 驱动器内部运算超时 (Er.940)		

4) Er.105: 内部程序异常

产生机理:

- EEPROM 读 / 写功能码时, 功能码总个数异常;
- 功能码设定值的范围异常 (一般在更新程序后出现)。

原因	确认方法	处理措施
1.EEPROM 故障	按照 Er.101 的方法确认。	系统参数恢复初始化 (H02-31=1) 后, 重新上电。
2. 伺服驱动器故障	多次接通电源后仍报故障。	更换伺服驱动器。

5) Er.108: 参数存储故障

产生机理:

- 无法向 EEPROM 中写入参数值;
- 无法从 EEPROM 中读取参数值。

原因	确认方法	处理措施
1. 参数写入出现异常	更改某参数后, 再次上电, 查看该参数值是否保存。	未保存, 且多次上电仍出现该故障, 需要更换驱动器。
2. 参数读取出现异常		

6) Er.120: 产品匹配故障

产生机理:

- 电机的额定电流大于驱动器额定电流

原因	确认方法	处理措施
1. 产品编号 (电机或驱动器) 不存在	◆ 根据驱动器及电机铭牌, 确认使用的是我司 SV660P 系列驱动器和 20bit 伺服电机 (-U2***), 查看 H00-00(电机编号) 是否为 14000。	电机编号不存在, 采用我司 SV660P 驱动器与 20bit 伺服电机时, 应确保 H00-00=14000。
	◆ 查看驱动器型号 (H01-02), 参考“ 1.3 伺服系统配套规格 ”, 查看是否有此驱动器型号。	驱动器编号不存在, 根据驱动器铭牌, 参考“ 1.3 伺服系统配套规格 ”, 设置正确的驱动器型号。
2. 电机与驱动器功率等级不匹配	◆ 查看“ 1.3 伺服系统配套规格 ”, 确认驱动器型号 (H01-02) 与总线电机型号 (H00-05) 是否匹配。	参考“ 1.3 伺服系统配套规格 ”, 更换不匹配的产品。

7) Er.121: 伺服 ON 指令无效故障

产生机理:

- 使用某些辅助功能时, 给出了冗余的伺服使能信号

原因	确认方法	处理措施
1. 内部使能情况下, 外部伺服使能信号 (S-ON) 有效	确认是否使用辅助功能: H0D-02、H0D-03、H0D-12, 同时 DI 功能 1 (FunIN.1: S-ON, 伺服使能信号) 有效。	将 DI 功能 1(包括硬件 DI 和虚拟 DI) 信号置为无效。

8) Er.122: 绝对位置模式产品匹配故障

产生机理:

- 绝对位置模式电机不匹配或电机编号设置错误。

原因	确认方法	处理措施
1. 绝对位置模式下检测电机不匹配或电机编号设置错误	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 检查电机铭牌是否为多圈绝对值编码器电机。 ◆ 检查 H0000 (电机编号) 是否正确。 	根据电机铭牌重新设置 H0000 (电机编号) 或更换匹配的电机。

9) Er.130: DI 功能重复分配

产生机理:

- 同一 DI 功能被重复分配, 包括硬件 DI 和虚拟 DI;

- DI 功能编号超出 DI 功能数。

原因	确认方法	处理措施
1. DI 功能分配时, 同一功能重复分配给多个 DI 端子	查看 H03-02/H03-04...H03-20, H17-00/H17-02...H17-30 是否设置了同一非零 DI 功能编号。	将分配了同一非零功能编号的 H03 组、H17 组参数, 重新分配为不同的功能编号, 然后重新上控制电, 即可使更改生效, 或先关闭伺服使能信号, 并给出“复位信号”即可使更改生效。
2. DI 功能编号超出 DI 功能个数	是否更新了 MCU 程序。	系统参数恢复初始化 (H02-31=1) 后, 重新上电。

10) Er.136: 电机编码器 ROM 中数据校验错误或未存入参数

产生机理:

■ 驱动器读取编码器 ROM 区参数时, 发现未存入参数, 或参数与约定值不一致

原因	确认方法	处理措施
1. 驱动器和电机类型不匹配	根据驱动器及电机铭牌, 确认是否为我司 SV660P 系列驱动器和 20bit 伺服电机 (-U2***)。	更换为相互匹配的驱动器及电机, 并重新上电。采用我司 SV660P 驱动器与 20bit 伺服电机时, 应确保 H00-00=14000。
2. 串行编码器 ROM 中参数校验错误或未存放参数	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 查看是否选用我司标配的编码器线缆, 线缆规格请参见“1.4 配套线缆选型”。线缆无破皮、断线, 两边端子无接触不良现象, 并可靠连接。 ◆ 测量编码器线缆两端信号: PS+、PS-、+5V, GND, 观察两边信号是否一致。信号定义参考硬件接线。 	<p>使用我司标配的编码器线缆, 电机端确保端子间紧固连接, 驱动器端螺丝拧紧, 必要时更换新的编码器线缆。</p> <p>编码器线缆与动力线 (U V W) 切勿捆绑, 应分开走线。</p>
3. 驱动器故障	重新上电仍报故障。	更换伺服驱动器。

11) Er.201: 过流 2

产生机理:

■ 硬件检测到过流。

原因	确认方法	处理措施
1. 输入指令与接通伺服同步或输入指令过快	检查是否在伺服面板显示“Rdy”前已经输入了指令。	指令时序: 伺服面板显示“Rdy”后, 先打开伺服使能信号 (S-ON), 再输入指令。 允许情况下, 加入指令滤波时间常数或加大加速时间。
2. 制动电阻过小或短路	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 若使用内置制动电阻 (H02-25=0), 确认 P、D 之间是否用导线可靠连接, 若是, 则测量 C、D 间电阻阻值; ◆ 若使用外接制动电阻 (H02-25=1/2), 测量 P、C 之间外接制动电阻阻值。 ◆ 制动电阻规格请参考“5.1.7 制动设置”。 	<p>若使用内置制动电阻, 阻值为“0”, 则调整为使用外接制动电阻 (H02-25=1/2), 并拆除 P、D 之间导线, 电阻阻值与功率可选用与内置制动电阻规格一致;</p> <p>若使用外接制动电阻, 阻值小于 H02-21, 参考“1.1.4 制动电阻相关规格”, 更换新的电阻, 重新连接于 P、C 之间。</p> <p>务必设置 H02-26(外接制动电阻功率)、H02-27(外接制动电阻阻值)与实际使用外接制动电阻参数一致。</p>
3. 电机线缆接触不良	检查驱动器动力线缆两端和电机线缆中驱动器 U V W 侧的连接是否松脱。	紧固有松动、脱落的接线。
4. 电机线缆接地	确保驱动器动力线缆、电机线缆紧固连接后, 分别测量驱动器 U V W 端与接地线 (PE) 之间的绝缘电阻是否为兆欧姆 (MΩ) 级数值。	绝缘不良时更换电机。
5. 电机 U V W 线缆短路	将电机线缆拔下, 检查电机线缆 U V W 间是否短路, 接线是否有毛刺等。	正确连接电机线缆。
6. 电机烧坏	将电机线缆拔下, 测量电机线缆 U V W 间电阻是否平衡	不平衡则更换电机。
7. 增益设置不合理, 电机振荡	检查电机启动和运行过程中, 是否振动或有尖锐声音, 也可用汇川驱动调试平台查看“电流反馈”。	参考“ 第 6 章 调整 ”, 进行增益调整。
8. 编码器接线错误、老化腐蚀, 编码器插头松动	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 检查是否选用我司标配的编码器线缆, 线缆有无老化腐蚀、接头松动情况。 ◆ 关闭伺服使能信号, 用手转动电机轴, 查看 H0B-10 是否随着电机轴旋转变化的。 	重新焊接、插紧或更换编码器线缆。
9. 驱动器故障	将电机线缆拔下, 重新上电仍报故障。	更换伺服驱动器。

12) Er.207: D/Q 轴电流溢出故障

产生机理:

- 电流反馈异常导致驱动器内部寄存器溢出;
- 编码器反馈异常导致驱动器内部寄存器故障。

原因	确认方法	处理措施
1.DQ 轴电流溢出	多次接通电源后仍报故障时, 伺服驱动器发生了故障。	更换伺服驱动器。

13) Er.208: FPGA 系统采样运算超时

产生机理:

- 发生 Er.208 时, 请通过内部故障码 (H0B-45) 查询故障原因。

原因	确认方法	处理措施
1.MCU 通信超时	内部故障码 H0B-45=1208: ◆ 内部芯片损坏	更换伺服驱动器
2. 编码器通信超时	内部故障码 H0B-45=2208 ◆ 编码器接线错误 ◆ 编码器线缆松动 ◆ 编码器线缆过长 ◆ 编码器通信被干扰 ◆ 编码器故障	◆ 线缆优先使用我司标配线缆, 如果非标配线, 则要检查线缆是否符合规格要求, 是否使用双绞屏蔽线等 ◆ 检查编码器两端插头是否接触良好, 是否有针头缩进去等情况 ◆ 请联系厂家 ◆ 走线上尽量强弱电分开, 电机线缆和编码器线缆切勿捆扎, 电机和驱动器的地解除良好 ◆ 更换伺服电机
3. 电流采样超时	内部故障码 H0B-45=3208: ◆ 检查现场是否有大型设备产生干扰, 或机柜中是否存在多种电源变频设备等多种干扰源 ◆ 内部电流采样芯片损坏	◆ 现场走线尽量强弱电分开勿捆扎 ◆ 更换伺服驱动器
4. 高精度 AD 转换超时	内部故障码 H0B-45=4208: ◆ 高精度 AI 通道接线存在干扰, 参照正确配线图检查 AI 通道接线	采用双绞屏蔽线重新接线, 缩短线路长度
5.FPGA 运算超时	内部故障码 H0B-45=0208: ◆ 按照原因 1/2/3/4 排查原因	按照原因 1/2/3/4 处理

14) Er.210: 输出对地短路

产生机理:

- 驱动器上电自检中, 检测到电机相电流或母线电压异常。

原因	确认方法	处理措施
1. 驱动器动力线缆 (U V W) 对地发生短路	拔掉电机线缆, 分别测量驱动器动力线缆 U V W 是否对地 (PE) 短路。	重新接线或更换驱动器动力线缆。
2. 电机对地短路	确保驱动器动力线缆、电机线缆紧固连接后, 分别测量驱动器 U V W 端与接地线 (PE) 之间的绝缘电阻是否为兆欧姆 (MΩ) 级数值。	更换电机。
3. 驱动器故障	将驱动器动力线缆从伺服驱动器上卸下, 多次接通电源后仍报故障。	更换伺服驱动器。

15) Er.220: 相序错误

产生机理:

- 驱动器进行角度辨识, 辨识到驱动器 UVW 和电机 UVW 相序不匹配。

原因	确认方法	处理措施
驱动器 UVW 和电机 UVW 相序不对应	多次重新上电后, 角度辨识依然报出 Er.220 故障	重新接线然后再次进行角度辨识。

16) Er.234: 飞车

产生机理:

- 转矩控制模式下, 转矩指令方向与速度反馈方向相反;
- 位置或速度控制模式下, 速度反馈与速度指令方向相反。

原因	确认方法	处理措施
1. UVW 相序接线错误	检查驱动器动力线缆两端和电机线缆 UVW 端、驱动器 UVW 端的连接是否一一对应。	按照正确 UVW 相序接线。
2. 上电时, 干扰信号导致电机转子初始相位检测错误	UVW 相序正确, 但使能伺服驱动器即报 Er.234。	重新上电。
3. 编码器型号错误或接线错误	根据驱动器及电机铭牌, 确认是否为我司 SV660P 系列驱动器和 20bit 伺服电机 (-U2***)。	更换为相互匹配的驱动器及电机, 采用我司 SV660P 驱动器与 20bit 伺服电机时, 应确保 H00-00=14000。重新确认电机型号, 编码器类型, 编码器接线。
4. 编码器接线错误、老化腐蚀, 编码器插头松动	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 检查是否选用我司标配的编码器线缆, 线缆有无老化腐蚀、接头松动情况。 ◆ 关闭伺服使能信号, 用手转动电机轴, 查看 H0B-10 是否随着电机轴旋转变化。 	重新焊接、插紧或更换编码器线缆。
5. 垂直轴工况下, 重力负载过大	检查垂直轴负载是否过大, 调整 H02-09~H02-12 抱闸参数, 是否可消除故障。	减小垂直轴负载, 或提高刚性, 或在不影响安全和使用的前提下, 屏蔽该故障

 注意


- ◆ 被拖、垂直轴工况下请设置 H0A-12=0 屏蔽飞车故障。

17) Er.400: 主回路电过压

产生机理:

- 直流母线电压超过故障值:

220V 驱动器: 正常值: 310V, 故障值: 420V;

原因	确认方法	处理措施
1. 主回路输入电压过高	查看驱动器输入电源规格, 测量主回路线缆驱动器侧输入电压是否符合以下规格: <ul style="list-style-type: none"> ◆ 220V 驱动器: ◆ 有效值: 220V-240V ◆ 允许偏差: -10%~+10%(198V~264V) 	按照左边规格, 更换或调整电源。
2. 电源处于不稳定状态, 或受到了雷击影响	监测驱动器输入电源是否遭受到雷击影响, 测量输入电源是否稳定, 满足上述规格要求。	接入浪涌抑制器后, 再接通控制电和主回路电, 若仍然发生故障时, 则更换伺服驱动器。

原因	确认方法	处理措施
3. 制动电阻失效	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 若使用内置制动电阻 (H02-25=0), 确认 P、D 之间是否用导线可靠连接, 若是, 则测量 C、D 间电阻阻值; ◆ 若使用外接制动电阻 (H02-25=1/2), 测量 P、C 之间外接制动电阻阻值。 ◆ 制动电阻规格请参考“5.1.7 制动设置”。 	<p>若阻值 “∞” (无穷大), 则制动电阻内部断线:</p> <p>若使用内置制动电阻, 则调整为使用外接制动电阻 (H02-25=1/2), 并拆除 P、D 之间导线, 电阻阻值与功率可选为与内置制动电阻一致;</p> <p>若使用外接制动电阻, 则更换新的电阻, 重新接于 P、C 之间。</p> <p>务必设置 H02-26(外接制动电阻功率)、H02-27(外接制动电阻阻值) 与实际使用外接制动电阻参数一致。</p>
4. 外接制动电阻阻值太大, 最大制动能量不能完全被吸收	测量 P、C 之间的外接制动电阻阻值, 与推荐值相比较。	更换外接制动电阻阻值为推荐值, 重新接于 P、C 之间。 务必设置 H02-26(外接制动电阻功率)、H02-27(外接制动电阻阻值) 与实际使用外接制动电阻参数一致。
5. 电机运行于急加减速状态, 最大制动能量超过可吸收值	确认运行中的加减速时间, 测量 P、之间直流母线电压, 确认是否处于减速段时, 电压超过故障值。	首先确保主回路输入电压在规格范围内, 其次在允许情况下增大加减速时间。
6. 母线电压采样值有较大偏差	观察参数 H0B-26(母线电压值) 是否处于以下范围: 220V 驱动器: H0B-26 > 420V	咨询我司技术支持。
7. 伺服驱动器故障	多次下电后, 重新接通主回路电, 仍报故障。	更换伺服驱动器。

18) Er.410: 主回路电欠压

产生机理:

■ 直流母线电压低于故障值:

220V 驱动器: 正常值: 310V, 故障值: 200V;

原因	确认方法	处理措施
1. 主回路电源不稳或者掉电	查看驱动器输入电源规格, 测量主回路线缆非驱动器侧和驱动器侧输入电压是否符合以下规格:	提高电源容量, 具体请参考“1.3 伺服系统配套规格”。
2. 发生瞬间停电	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 220V 驱动器: ◆ 有效值: 220V-240V ◆ 允许偏差: -10%~+10%(198V~264V) 	
3. 运行中电源电压下降	监测驱动器输入电源电压, 查看同一主回路供电电源是否过多开启了其它设置, 造成电源容量不足电压下降。	
4. 缺相, 应输入 3 相电源运行的驱动器实际以单相电源运行	检查主回路接线是否正确可靠, 查看参数 H0A-00 缺相故障检测是否屏蔽。	更换线缆并正确连接主回路电源线: 单相: L1 L2
5. 伺服驱动器故障	观察参数 H0B-26(母线电压值) 是否处于以下范围: 220V 驱动器: H0B-26 < 200V 多次下电后, 重新接通主回路电仍报故障。	更换伺服驱动器。

19) Er.430: 控制电欠压

产生机理:

- 220V 驱动器: 正常值: 310V, 故障值: 190V;

原因	确认方法	处理措施
1. 控制电电源不稳或者掉电	确认是否处于切断控制电 (L1 L2) 过程中或发生瞬间停电。	重新上电, 若是异常掉电, 需确保电源稳定。
	测量控制电电缆的输入电压是否符合以下规格: ◆ 220V 驱动器: ◆ 有效值: 220V-240V ◆ 允许偏差: -10%~+10%(198V~264V)	提高电源容量。
2. 控制电电缆接触不好	检测线缆是否连通, 并测量控制电电缆驱动器侧 (L1C、L2C) 的电压是否符合以上要求。	重新接线或更换线缆。

20) Er.500: 过速

产生机理:

- 伺服电机实际转速超过过速故障阈值。

原因	确认方法	处理措施
1. 电机线缆 U V W 相序错误	检查驱动器动力线缆两端与电机线缆 U V W 端、驱动器 U V W 端的连接是否一一对应。	按照正确 U V W 相序接线。
2. H0A-08 参数设置错误	检查过速故障阈值是否小于实际运行需达到的电机最高转速: ◆ 过速故障阈值 = 1.2 倍电机最高转速 (H0A-08=0); ◆ 过速故障阈值 = H0A-08 (H0A-08 ≠ 0, 且 H0A-08 < 1.2 倍电机最高转速)。	根据机械要求重新设置过速故障阈值。
3. 输入指令超过了过速故障阈值	确认输入指令对应的电机转速是否超过了过速故障阈值。 位置控制模式, 指令来源为脉冲指令时: 电机转速 (rpm) = $\frac{\text{输入脉冲频率(Hz)}}{\text{编码器分辨率}} \times \text{电子齿轮比} \times 60$ 对于 SV660P 驱动器, 编码器分辨率 = 1048576(P/r);	位置控制模式: 位置指令来源为脉冲指令是: 在确保最终定位准确前提下, 降低脉冲指令频率或减小 在或运行速度允许情况下, 减小电子齿轮比; 速度控制模式: 查看输入速度指令数值或速度限制值 (H06-06~H06-09), 并确认其均在过速故障阈值之内; 转矩控制模式: 将速度限制阈值设定在过速故障阈值之内, 转矩模式下的速度限制请参考“5.4.4 转矩模式下速度限制”。
4. 电机速度超调	用汇川驱动调试平台查看“速度反馈”是否超过了过速故障阈值。	参考“第 6 章 调整”进行增益调整或调整机械运行条件。
5. 伺服驱动器故障	重新上电运行后, 仍发生故障。	更换伺服驱动器。

21) Er.510: 脉冲输出过速

产生机理:

- 使用脉冲输出功能 (H05-38=0 或 1) 时, 输出脉冲频率超过硬件允许的频率上限 (2MHz)。

原因	确认方法	处理措施
输出脉冲频率超过了硬件允许的 频率上限 (2MHz)	H05-38=0(编码器分频输出) 时, 计算发生故障时的电机转速对应的输出脉冲频率, 确认是否超限。 输出脉冲频率 (Hz)= $\frac{\text{电机转速(rpm)}}{60} \times \text{H05-17}$	减小 H05-17(编码器分频脉冲数), 使得在机械要求的整个速度范围内, 输出脉冲频率均小于超过硬件允许的频率上限。
	H05-38=1(脉冲指令同步输出) 时, 输入脉冲频率超过 2MHz 或脉冲输入管脚存在干扰。 ◆ 低速脉冲输入管脚: 差分输入端子: PULSE+、PULSE-、SIGN+、SIGN-, 最大脉冲频率 500kpps。 ◆ 集电极开路输入端子: PULLHI、PULSE+、PULSE-、SIGN+、SIGN-, ◆ 最大脉冲频率 200kpps。 ◆ 高速脉冲输入管脚: 差分输入端子: HPULSE+、HPULSE-、HSIGN+、HSIGN-, 最大脉冲频率: 2Mpps。	减小输入脉冲频率至硬件允许的频率上限以内 ◆ 请注意: 此时, 若不修改电子齿轮比, 电机转速会减小。 若输入脉冲频率本身已较高, 但不超过硬件允许的频率上限, 应做好防干扰措施 (脉冲输入接线使用双绞屏蔽线, 设置管脚滤波参数 H0A-24 或 H0A-30), 防止干扰脉冲叠加在真实脉冲指令上, 造成误报故障。

22) Er.600: 惯量辨识失败

产生机理:

- 振动抑制不住。可以手动开启振动抑制功能消除振动。
- 辨识值波动过大。Etune 操作时, 增大最大运行速度、减小加减速时间, 对丝杆机构可缩短行程。
- 负载机械连接松动、机构有偏心引起。请排查机械故障。
- 辨识过程中有报警导致运行中断。排除报警后, 重新执行。
- 带大惯量负载振动抑制不住, 需要先增大加减速时间, 确保电机电流不饱和。

23) Er.602: 角度辨识失败

24) Er.605: 自举时速度过快

产生机理:

- 驱动器进行自举充电时, 电机实际转速大于额定转速。

25) Er.610: 驱动器过载

产生机理:

- 驱动器累积热量过高, 且达到故障阈值。

26) Er.620: 电机过载

产生机理:

- 电机累积热量过高, 且达到故障阈值。

原因	确认方法	处理措施
1. 电机接线、编码器接线错误、不良	对比正确“接线图”, 查看电机、驱动器、编码器相互间线。	按照正确接线图连接线缆; 优先使用我司标配的线缆; 使用自制线缆时, 请按照硬件接线指导制作并连接。
2. 负载太重, 电机输出有效转矩超过额定转矩, 长时间持续运转	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 确认电机或驱动器的过载特性; ◆ 查看驱动器平均负载率 (H0B-12) 是否长时间大于 100.0%。 	更换大容量驱动器及匹配的电机; 或减轻负载, 加大加减速时间。
3. 加减速太频繁或者负载惯量很大	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 计算机械惯量比或进行惯量辨识, 查看惯量比 H08-15; ◆ 确认伺服电机循环运行时单次运行周期。 	增大单次运行中的加减速时间。
4. 增益调整不合适或刚性太强	观察运行时电机是否振动, 声音异常。	参考“ 第 6 章 调整 ”, 重新调整增益。
5. 驱动器或者电机型号设置错误	对于 SV660P 系列产品: 查看总线电机型号 H00-05 和驱动器型号 H01-02。	查看驱动器铭牌, 对照“ 1.3 伺服系统配套规格 ”, 设置正确的驱动器型号 (H01-02) 和电机型号更新成匹配机型。
6. 因机械因素而导致电机堵转, 造成运行时的负载过大	由汇川驱动调试平台或面板显示, 确认运行指令和电机转速 (H0B-00): <ul style="list-style-type: none"> ◆ 位置模式下运行指令: H0B-13 (输入位置指令计数器) ◆ 速度模式下运行指令: H0B-01 (速度指令) ◆ 转矩模式下运行指令: H0B-02 (内部转矩指令) ◆ 确认对应模式下, 是否运行指令不为 0, 而电机转速为 0。 	排除机械因素。
7. 伺服驱动器故障	下电后, 重新上电, 仍报故障。	更换伺服驱动器。

 **注意**



- ◆ 过载后 30s 方可清除故障或重启电源。

27) Er.630: 堵转电机过热保护

产生机理:

- 电机实际转速低于 10rpm, 但转矩指令达到限定值, 且持续时间达到 H0A-32 设定值。

原因	确认方法	处理措施
1. 驱动器 U V W 输出缺相或相序接错	无负载情况下进行电机试运行, 并检查接线。	按照正确配线重新接线, 或更换线缆。
2. 驱动器 U V W 输出断线或编码器断线	检查接线。	按照正确配线重新接线, 或更换线缆。

原因	确认方法	处理措施
3. 因机械因素导致电机堵转	由汇川驱动调试平台或面板显示，确认运行指令和电机转速 (H0B-00): ◆ 位置模式下运行指令: H0B-13 (输入位置指令计数器) ◆ 速度模式下运行指令: H0B-01 (速度指令) ◆ 转矩模式下运行指令: H0B-02 (内部转矩指令) ◆ 确认对应模式下，是否运行指令不为 0，而电机转速为 0。	排查机械因素。

28) Er.640: IGBT 过温

产生机理:

- 驱动器 IGBT 温度估算过高，且达到故障阈值 H0A-38。

29) Er.650: 散热器过热

产生机理:

- 驱动器功率模块温度高于过温保护点。

原因	确认方法	处理措施
1. 环境温度过高	测量环境温度	改善伺服驱动器的冷却条件，降低环境温度。
2. 过载后，通过关闭电源对过载故障复位，并反复多次	查看故障记录 (设定 H0B-33，查看 H0B-34)，是否有报过载故障或警告 (Er.610, Er.620, Er.630, Er.650, Er.909, Er.920, Er.922)。	变更故障复位方法，过载后等待 30s 再复位。提高驱动器、电机容量，加大加减速时间，降低负载。
3. 风扇坏	运行时风扇是否运转。	更换伺服驱动器。
4. 伺服驱动器的安装方向、与其它伺服驱动器的间隔不合理	确认伺服驱动器的安装是否合理。	根据伺服驱动器的安装标准进行安装。
5. 伺服驱动器故障	断电 5 分钟后重启依然报故障。	更换伺服驱动器。

30) Er.660: 振动过大

产生机理: 是振动过大或振动时间过长故障报警，发生此故障后原设置的共振点将清除。

- 设置 H0858=1，可单独屏蔽振动过大引起的报警；
- 设置 H0858=2，可以屏蔽振动过大和振动时间过长引起的报警。

31) Er.661: 调整增益过低

产生机理:

- 振动抑制不住。可以手动开启振动抑制功能先消除振动。
- 定位过冲大。检查定位阈值是否过小；增大指令加减速时间，降低响应等级。
- 指令有噪声。修改电子齿轮比以提高指令分辨率，或者在“参数配置”界面增大指令滤波时常。
- 电流有波动。检查机械是否有周期波动。
- 带大惯量负载振动抑制不住，需要先增大加减速时间，确保电机电流不饱和

32) Er.666: 失控飞车

产生机理: 失控报警。通过 H0A02=1，可以屏蔽该报警。

- H0926 响应设置过高，而设置的惯量范围比较大（实际惯量比较小时），这时不匹配导致振动

- 实际惯量比较大时，响应设置过大也可能出现此问题
- 加减速时间太短，导致饱和严重从而失调报错
- 机械安装不好，连接部分有松动严重，振动频率频繁变化

33) Er.668: 回零设置不匹配

产生机理:

- 回零使用方式与设置的模式不匹配。

原因	确认方法	处理措施
1、电机型号同回零方式不符	查看 H00-00, H02-01, H05-69 三个参数, 如果 H05-69 等于 1 或者 3, 同时 H00-00 不等于 14101 或者 HH02-01 不等于 0 则会报错	更改电机型号为 14101, H02-01 等于 0, 如果报其他错则可能不支持这种回零方式
2、单圈回零但是配置的是原点复归触发模式	查看 H05-30 和 H05-31、H0569 的值, 如果 H05-69 等于 1, 检查 H05-31 是否位 14~16, 检查 H05-30 设置值是否是电气回零	修改 H05-30 的模式为电气回零, H05-31 为单圈回零的对应方式
3、原点复归模式却配置了单圈回零方式	查看 H05-31、H0569 的值, 检查 H05-31 设置值是否 0~13, 如果 H05-69 等于 3, 检查 H05-31 的方式时候最后为以 Z 信号为原点,	修改 H05-31 的回零方式

34) Er.731: 编码器电池失效

产生机理:

- 绝对值编码器的编码器电池电压低于 3.0V。

原因	确认方法	处理措施
1. 断电期间, 未接电池	确认断电期间是否连接	设置 H0D-20=1 清除故障
2. 编码器电池电压过低	测量电池电压	更换新的电压匹配的电池

35) Er.733: 编码器多圈计数错误

产生机理:

- 编码器多圈计数错误

原因	确认方法	处理措施
1. 编码器故障	设置 H0D-20=1 清除故障, 重新上电后仍发生 Er.733	更换电机

36) Er.735: 编码器多圈计数溢出

产生机理:

- 检测编码器多圈计数溢出

原因	确认方法	处理措施
1.H0201=1 时检测编码器多圈计数溢出	-	设置 H0D-20=1 清除故障, 重新上电

37) Er.740: 编码器干扰

产生机理:

- 编码器 Z 信号被干扰, 导致 Z 信号对应的电角度变化过大。

原因	确认方法	处理措施
1. 编码器接线错误	检查编码器接线。	按照正确的配线图重新接线
2. 编码器线缆松动	检查现场振动是否过大, 导致编码器线缆松动, 甚至损坏编码器。	重新接线, 并确保编码器接线端子紧固连接。
3. 编码器 Z 信号受干扰	检查现场布线情况: <ul style="list-style-type: none"> ◆ 周围是否有大型设备产生干扰, 或机柜中是否存在多种电源变频设备等多种干扰源。 ◆ 让伺服处于“Rdy”状态, 手动逆时针旋转电机轴, 监控 H0B-10(电气角度)是否平滑增大或减小, 且一圈对应 5 个 0-360°。(指 Z 系列电机, 若为 X 系列电机则为 4 个 0-360°)。 ◆ 若转动过程中 H0B-10 有异常突变, 则编码器本身问题较大。 ◆ 若转动过程中不报警, 但伺服运行过程中报警, 则干扰的可能性大。 	线缆优先使用我司标配线缆; 如果非标配线, 则要检查线缆是否符合规格要求, 是否使用双绞屏蔽线等。 走线上尽量强弱电分开, 电机线缆和编码器线缆切勿捆扎, 电机和驱动器的地接触良好。 检查编码器两端插头接触是否良好, 是否有针头缩进去等情况。
4. 编码器故障	更换可正常使用的编码器线缆, 若更换后不再发生故障, 则说明原编码器线缆损坏。 将电机处于同一位置, 多次上电并查看 H0B-10, 电角度偏差应该在 $\pm 30^\circ$ 内。	更换可正常使用的编码器线缆。 如果不是, 则编码器本身问题较大, 需更换伺服电机。

38) Er.A33: 编码器数据异常

产生机理:

- 编码器内部参数异常。

原因	确认方法	处理措施
1. 串行编码器线缆断线、或松动	检查接线。	确认编码器线缆是否有误连接, 或断线、接触不良等情况, 如果电机线缆和编码器线缆捆扎在一起, 则请分开布线。
2. 串行编码器参数读写异常	多次接通电源后, 仍报故障时, 编码器发生故障。	更换伺服电机。

39) Er.B00: 位置偏差过大

产生机理:

- 位置控制模式下, 位置偏差大于 H0A-10 设定值。

原因	确认方法	处理措施
1. 驱动器 U V W 输出缺相或相序接错	无负载情况下进行电机试运行, 并检查接线。	按照正确配线重新接线, 或更换线缆。
2. 驱动器 U V W 输出断线或编码器断线	检查接线。	重新接线, 伺服电机动力的线缆与驱动器动力线缆 UVW 必须一一对应。必要时应更换全新线缆, 并确保其可靠连接。

原因	确认方法	处理措施
3. 因机械因素导致电机堵转	由汇川驱动调试平台或面板显示，确认运行指令和电机转速 (H0B-00): ◆ 位置模式下运行指令: H0B-13 (输入位置指令计数器) ◆ 速度模式下运行指令: H0B-01 (速度指令) ◆ 转矩模式下运行指令: H0B-02 (内部转矩指令) ◆ 确认对应模式下，是否运行指令不为 0，而电机转速为 0。	排查机械因素。
4. 伺服驱动器增益较低	检查伺服驱动器位置环增益和速度环增益: 第一增益: H08-00~H08-02 第二增益: H08-03~H08-05	按照第 7 章进行手动增益调整或者自动增益调整。
5. 输入脉冲频率较高	◆ 位置指令来源为脉冲指令时，是否输入脉冲频率过高。 ◆ 加减速时间为 0 或过小。	降低位置指令频率或减小电子齿轮比。 使用上位机输出位置脉冲时，可在上位机中设置一定的加速度时间； 若上位机不可设置加减速时间，可增大位置指令平滑参数 H05-04、H05-06。
6. 相对于运行条件，故障值 (H0A-10) 过小	确认位置偏差故障值 (H0A-10) 是否设置过小。	增大 H0A-10 设定值。
7. 伺服驱动器 / 电机故障	通过汇川驱动调试平台的示波器功能监控运行波形: 位置指令、位置反馈、速度指令、转矩指令	若位置指令不为零而位置反馈始终为零，请更换伺服驱动器 / 电机。

40) Er.B01: 脉冲输入异常

产生机理:

■ 输入脉冲频率大于最大位置脉冲频率 (H0A-09)。

原因	确认方法	处理措施
1. 输入脉冲频率大于设定的最大位置脉冲频率 (H0A-09)	检查 H0A-09(最大位置脉冲频率) 是否小于机械正常运行时，需要的最大输入脉冲频率。	根据机械正常运行时需要的最大位置脉冲频率，重新设置 H0A-09。 若上位机输出脉冲频率大于 4MHz，必须减小上位机输出脉冲频率。
2. 输入脉冲干扰	首先，通过汇川驱动调试平台软件的示波器功能，查看位置指令是否存在突然增大的现象，或查看伺服驱动器输入位置指令计数器 (H0B-13) 是否大于上位机输出脉冲个数。然后，检查线路接地情况。	1) 首先，脉冲输入线缆必须采用双绞屏蔽线，并与驱动器动力线分开布线。 2) 其次，使用低速脉冲输入端口 (H05-01=0)，选用差分输入时，上位机的“地”必须和驱动器的“GND”可靠连接；选用集电极开路输入时，上位机的“地”必须和驱动器的“COM”可靠连接；使用高速脉冲输入端口 (H05-01=1)，仅能使用差分输入，且上位机的“地”必须和驱动器的“GND”可靠连接。 3) 最后，根据所选硬件输入端子，增大脉冲输入端子的管脚滤波时间 H0A-24 或 H0A-30。

41) Er.B03: 电子齿轮设定超限

产生机理:

- 任一组电子齿轮比超出限定值: $(0.001 \times \text{编码器分辨率} / 10000, 4000 \times \text{编码器分辨率} / 10000)$ 。

原因	确认方法	处理措施
电子齿轮比设定值超过上述范围	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 若 H05-02=0, 确定参数 H05-07/H05-09, H05-11/H05-13 的比值。 ◆ 若 H05-02>0, 确定: 编码器分辨率 / H05-02, H05-07/H05-09, H05-11/H05-13 的比值。 	将: 编码器分辨率 / H05-02、H05-07/H05-09, H05-11/H05-13 比值设定在上述范围内。
参数更改顺序问题	更改电子齿轮比关联参数: H05-02、H05-07/H05-09, H05-11/H05-13 时, 由于更改顺序不合理, 导致计算电子齿轮比的过渡过程发生电子齿轮比超限。	使用故障复位功能或重新上电即可。

42) Er.D03: CAN 通信连接中断

产生机理:

- CAN 通讯超时。

原因	确认方法	处理措施
CAN 通信连接中断: 从站掉站	检查主站 PLC CAN 通信卡灯的状态: 主站 PLC 的 ERR 灯以 1Hz 的频率闪烁, 且有部分从站 PLC 的 ERR 灯长亮 (使用 PLC 后台软件时, 可在主站的元件监控表中监控 D78xx, xx 表示站号, 十进制, 部分已配置的站点对应的 D78xx 为 5 表示该从站发生故障)	检查 ERR 灯长亮的从站与主站间的通讯线缆连接情况; 检查 ERR 灯长亮的从站通信波特率 H0C-08, 调整成与主站一致。
CAN 通信连接中断: 主站掉站	检查主站 PLC CAN 通信卡灯的状态: 所有从站 PLC 的 ERR 灯长亮 (使用 PLC 后台软件时, 可在主站的元件监控表中监控 D78xx, xx 表示站号, 十进制, 所有已配置的站点对应的 D78xx 全部为 5 表示主站发生故障)	检查主站的线缆连接情况。

8.2.3 警告的处理方法

1) Er.110: 分频脉冲输出设定故障

产生机理:

- 使用编码器分频输出功能 (H05-38=0) 时, 设定的编码器分频脉冲数不符合由编码器规格决定的阈值。

原因	确认方法	处理措施
编码器分频脉冲数不符合范围	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 增量式码盘: 编码器分频脉冲数不能超过编码器分辨率; 20bit 串行增量式编码器, 分辨率 1048576(P/r); 2500 线增量式编码器, 分辨率 10000(P/r); ◆ 绝对值码盘: 编码器分频脉冲数不能超过编码器分辨率的 1/4。 	重新设置编码器分频脉冲数 (H05-17), 使得其满足规定的范围。

2) Er.601: 回原点失败

产生机理:

- 使用原点复归功能时 (H05-30=1~5), 在 H05-35 设定的时间内, 未找到原点。

原因	确认方法	处理措施
1. 原点开关故障	原点复归时一直在高速搜索而没有低速搜索过程。 原点复归高速搜索后, 一直处在反向低速搜索过程。	若使用的是硬件 DI, 确认 H03 组已设置 DI 功能 31, 然后检查 DI 端子接线情况, 手动使 DI 端子逻辑变化时, 通过 H0B-03 监控驱动器是否接收到对应的 DI 电平变化, 若否, 说明 DI 开关接线错误; 若是, 说明原点回归操作存在错误, 请参考“ 5.2.8 原点复归功能 ”, 正确操作该功能。 若使用的是虚拟 DI, 参考“ 9.4 虚拟 VDI/VDO ”检查 VDI 使用过程是否正确。
2. 限定查找原点的时间过短	查看 H05-35 所设定时间是否过小。	增大 H05-35
3. 高速搜索原点开关信号的速度过小	查看回零起始位置距离原点开关的距离, 判断 H05-32 所设定速度值是否过小, 导致寻找原点开关的时间过长。	增大 H05-32

3) Er.730: 编码器电池警告

产生机理:

- 绝对值编码器的编码器电池电压低于 3.0V。

原因	确认方法	处理措施
1. 绝对值编码器的编码器电池电压低于 3.0V	测量电池电压。	更换新的电压匹配的电池。

4) Er.900: DI 紧急刹车

产生机理:

- DI 功能 34(FunIN.34: 刹车, Emergency) 对应的 DI 端子逻辑有效 (包括硬件 DI 和虚拟 DI)。

原因	确认方法	处理措施
DI 功能 34: 刹车, 被触发	检查 DI 功能 34: EmergencyStop 刹车, 及其对应 DI 端子逻辑是否被置为有效。	检查运行模式, 确认安全的前提下, 解除 DI 刹车有效信号。

5) Er.909: 电机过载警告

产生机理:

- 60Z 系列 200W 与 400W 电机, 电机累积热量过高, 且达到警告值。

原因	确认方法	处理措施
1. 电机接线、编码器接线错误或不良	对比正确接线图, 查看电机、驱动器、编码器相互间接线。	按照正确接线图连接线缆; 优先使用我司标配的线缆; 使用自制线缆时, 请按照硬件接线指导制作并连接。
2. 负载太重, 电机输出有效转矩超过额定转矩, 长时间持续运转	◆ 确认电机或驱动器的过载特性; ◆ 查看驱动器平均负载率 (H0B-12) 是否长时间大于 100.0%。	更换大容量驱动器及匹配的电机; 或减轻负载, 加大加减速时间。
3. 加减速太频繁或负载惯量过大	◆ 查看机械惯量比或进行惯量辨识, 查看惯量比 H08-15。 ◆ 确认伺服电机循环运行时单次运行周期。	加大加减速时间。
4. 增益调整不合适或刚性过强	观察运行时电机是否振动, 声音异常。	参考“ 第 6 章 调整 ”, 重新调整增益。

原因	确认方法	处理措施
5. 驱动器或者电机型号设置错误	对于 SV660P 系列产品：查看总线电机型号 H00-05 和驱动器型号 H01-02。	查看驱动器铭牌，对照“ 1.3 伺服系统配套规格 ”，设置正确的驱动器型号 (H01-02) 和电机型号更新成匹配机型。
6. 因机械因素导致电机堵转，造成运行时的负载过大	使用汇川驱动调试平台或面板查看运行指令和电机转速 (H0B-00): ◆ 位置模式下运行指令：H0B-13 (输入位置指令计数器) ◆ 速度模式下运行指令：H0B-01 (速度指令) ◆ 转矩模式下运行指令：H0B-02 (内部转矩指令) ◆ 确认是否对应模式下，运行指令不为 0 或很大，而电机转速为 0。	排除机械因素。
7. 伺服驱动器故障	下电后，重新上电。	重新上电仍报故障请更换伺服驱动器。

6) Er.920: 制动电阻过载报警

产生机理:

- 制动电阻累积热量大于设定值。

原因	确认方法	处理措施
1. 外接制动电阻器接线不良、脱落或断线	◆ 将外接制动电阻取下，直接测量电阻阻值是否为“∞”(无穷大); ◆ 测量 P、C 之间阻值是否为“∞”(无穷大)。	更换新的外接制动电阻，测量电阻阻值与标称值一致后，接于 P、C 之间。 选用良好线缆，将外接制动电阻两端分别接于 P、C 之间。
2. 使用内置制动电阻时，电源端子 P、D 之间的线缆短线或脱落	测量 P、D 之间阻值是否为“∞”(无穷大)。	用良好线缆将 P、D 直接相连。
3. 使用外接制动电阻时，H02-25(制动电阻设置)选择错误	◆ 查看 H02-25 参数值; ◆ 测量实际选用的 P、C 之间外接电阻阻值，并与 5.1.7 节制动电阻规格表对比，是否过大	正确设置 H02-25: H02-25=1(使用外接电阻，自然冷却) H02-25=2(使用外接电阻，强迫风冷)
4. 使用外接制动电阻时，实际选用的外接制动电阻阻值过大	◆ 查看 H02-27 参数值，是否大于实际选用的 P、C 之间外接电阻阻值。	按照 5.1.7 节制动电阻规格表，正确选用阻值合适的电阻。
5. H02-27(外接制动电阻阻值)大于实际外接制动电阻阻值		设置 H02-27 与实际选用外接电阻阻值一致。
6. 主回路输入电压超过规格范围	测量主回路线缆驱动器侧输入电压是否符合以下规格： 220V 驱动器： 有效值：220V~240V 允许偏差：-10%~+10%(198V~264V)	按照左侧规格，调整或更换电源。
7. 负载转动惯量比过大	◆ 参考“ 6.2 惯量辨识 ”，进行转动惯量辨识；或根据机械参数，手动计算机械总惯量； ◆ 实际负载惯量比是否超过 30。	选用大容量的外接制动电阻，并设置 H02-26 与实际值一致；
8. 电机速度过高，在设定的减速时间内减速过程未完成，周期性运动时，处于连续减速状态	查看周期性运动时电机的速度曲线，检查电机是否长时间处于减速状态。	选用大容量伺服驱动器； 允许情况下，减小负载； 允许情况下，加大加减速时间； 允许情况下，加大电机运行周期。
9. 伺服驱动器的容量或制动电阻容量不足	查看电机单周期的速度曲线，计算最大制动能量是否可被完全吸收。	
10. 伺服驱动器故障	-	更换新的伺服驱动器。

7) Er.922: 外接制动电阻过小

产生机理:

- H02-27(外接制动电阻阻值) 小于 H02-21(驱动器允许的外接制动电阻的最小值)。

原因	确认方法	处理措施
使用外接制动电阻时 (H02-25=1 或 2), 外接制动电阻阻值小于驱动器允许的最小值	测量 P、C 之间外接制动电阻阻值, 确认是否小于 H02-21。	若是, 则更换为与驱动器匹配的外接制动电阻, 设置 H02-27 为选用的电阻阻值后, 将电阻两端分别接于 P、C 之间; 若否, 设置 H02-27 为实际外接制动电阻阻值。

8) Er.924: 泄放管过温

产生机理:

- 泄放管的估算温度大于 H0A-38(模块最大保护问题值)。

9) Er.939: 电机动力线断线

产生机理:

- 电机实际相电流不到额定电流的 10%, 且实际转速小, 但内部转矩指令很大。

原因	确认方法	处理措施
电机动力线断线	查看相电流有效值 (H0B-24) 与内部转矩指令 (H0B-02) 是否有 5 倍以上差距, 同时实际电机转速 (H0B-00) 小于电机额定转速的 1/4。	检查电机动力线缆接线, 重新接线, 必要时更换线缆。

10) Er.941: 变更参数需重新上电生效

产生机理:

- 伺服驱动器的功能码属性“生效时间”为“再次通电”时, 该功能码参数值变更后, 驱动器提醒用户需要重新上电。

原因	确认方法	处理措施
变更了再次通电后更改生效的功能码	确认是否更改了“生效时间”为“重新上电”的功能码。	重新上电。

11) Er.942: 参数存储频繁

产生机理:

- 同时修改的功能码个数超过 200 个。

原因	确认方法	处理措施
非常频繁且大量的修改功能码参数, 并存储入 EEPROM(H0C-13=1)	检查上位机系统是否频繁、快速修改功能码。	检查运行模式, 对于无需存储在 EEPROM 参数, 上位机写操作前将 H0C-13 设置为 0。

12) Er.950: 正向超程警告

产生机理:

- DI 功能 14(FunIN.14: P-OT, 正向超程开关) 对应的 DI 端子逻辑有效。

原因	确认方法	处理措施
DI 功能 14: 禁止正向驱动, 端子逻辑有效	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 检查 H03 组 DI 端子是否设置 DI 功能 14 ◆ 查看输入信号监视 (H0B-03) 对应位的 DI 端子逻辑是否有效。 	检查运行模式, 确定安全的前提下, 给负向指令或转动电机, 使“正向超程开关”端子逻辑变为无效。

13) Er.952: 反向超程警告

产生机理:

- DI 功能 15(FunIN.15: N-OT, 反向超程开关) 对应的 DI 端子逻辑有效。

原因	确认方法	处理措施
DI 功能 15: 禁止反向驱动, 端子逻辑有效。	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 检查 H03 组 DI 端子是否设置了 DI 功能 15; ◆ 查看输入信号监视 (H0B-03) 对应位的 DI 端子逻辑是否有效。 	检查运行模式, 确定安全的前提下, 给负向指令或转动电机, 使“反向超程开关”端子逻辑变为无效。

14) Er.980: 编码器内部故障

产生机理:

- 编码器算法出错。

原因	确认方法	处理措施
编码器内部故障	多次接通电源后仍报故障时, 编码器产生故障。	更换伺服电机。

15) Er.990: 输入缺相警告

产生机理:

- 允许 1kW 以下的驱动器允许单相运行, 但使能了电源输入缺相故障和警告 (H0A-00)。

原因	确认方法	处理措施
H0A-00=1 (电源输入缺相保护选择: 使能故障和警告) 时, 对于 0.75kW 三相驱动器 (驱动器型号 H01-02=5), 允许运行在单相电源下, 接入单相电源时, 会报警告。	确认是否为允许单相运行的三相驱动器。	若实际为三相驱动器, 且主回路电源线连接三相电源, 仍报警告, 则按 Er.420 处理; 若实际为三相规格驱动器且允许单相运行, 且主回路电源线连接单相电源, 仍报警告, 则将 H0A-00 置 0。

16) Er.994: CAN 地址冲突

原因	确认方法	处理措施
CANlink 地址冲突	确认从站 H0C-00 间是否存在重复分配。	分配各从站地址, 确保 H0C-00 不重复。

8.2.4 内部故障

发生以下故障时, 请联系我司技术人员。

- Er.602: 角度辨识失败;
- Er.220: 相序错误;
- Er.A40: 参数辨识失败;
- Er.111: 伺服内部参数异常。



第9章 通信

9.1 MODBUS 通信	370
9.1.1 硬件配线及 EMC 注意事项	370
9.1.2 EMC 布置要求	372
9.1.3 485 接口现场应用传输距离、节点和传输速率的关系	373
9.1.4 通信参数设定	374
9.1.5 MODBUS 通信协议.....	377
9.1.6 485 通信现场常见问题及处理	383
9.2 CANlink 通信	385
9.2.1 硬件配置	385
9.2.2 CANlink 通信参数设置	386
9.2.3 CANlink 通信相关故障排查	387
9.3 CANopen 通信	387
9.3.1 硬件配置	387
9.3.2 CANopen 通信参数设置	388
9.3.3 CANopen 通信相关故障	389
9.4 虚拟 VDI/VDO	390

伺服驱动器具有 RS-232、RS-485 通信功能，配合上位机通信软件可实现参数修改、参数查询及伺服驱动器状态监控等多项功能。RS-485 通信协议采用单主多从通信方式，可支持多台伺服驱动器联网。RS-232 通信协议不支持多台伺服驱动器联网。

9.1 MODBUS 通信

9.1.1 硬件配线及 EMC 注意事项

1 硬件配线

■ RS-232 连接示意图

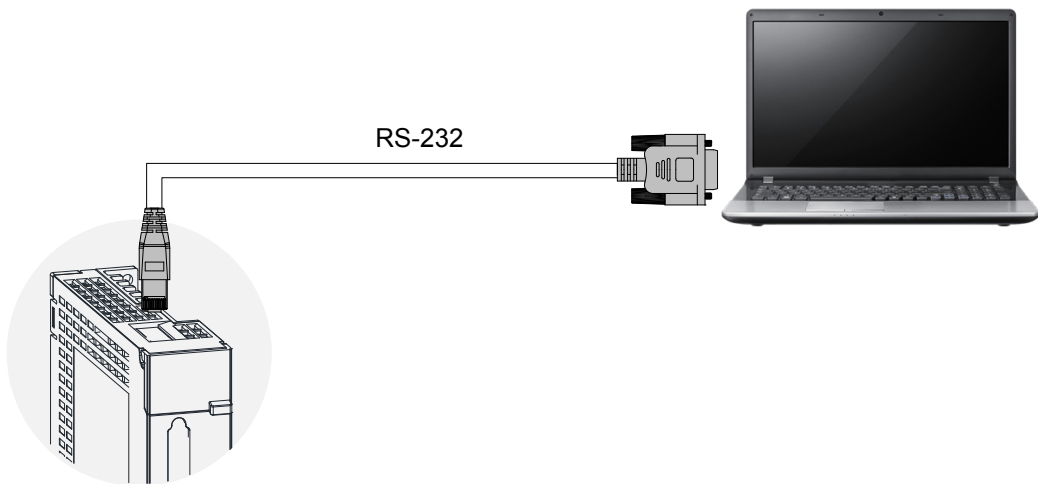


图 9-1 RS-232 连接示意图

■ RS-485 连接示意图

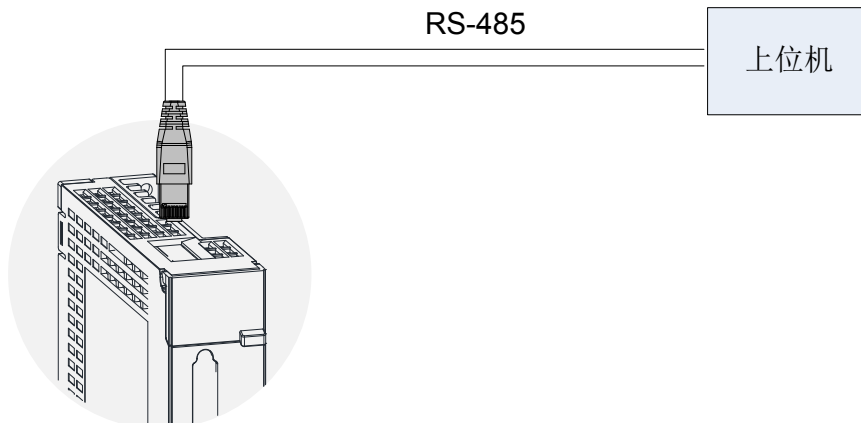


图 9-2 RS-485 连接示意图

当节点数较多时，485 总线推荐采用手牵手式的总线结构。

如果需要分支连接，总线到节点间的分支长度越短越好，建议不超过 3m。

坚决杜绝星型连接。常见总线结构示意图如下：

1) 推荐方案：手牵手连接结构

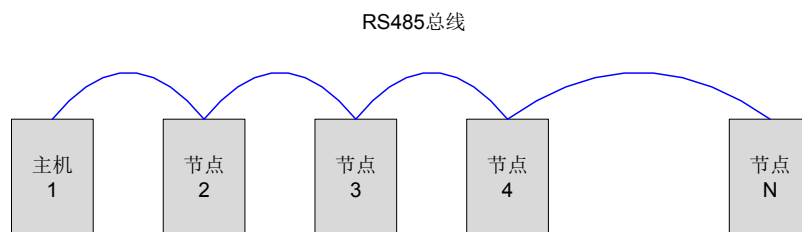


图 9-3 推荐手牵手连接结构示意图

2) 一般方案：分支线连接结构

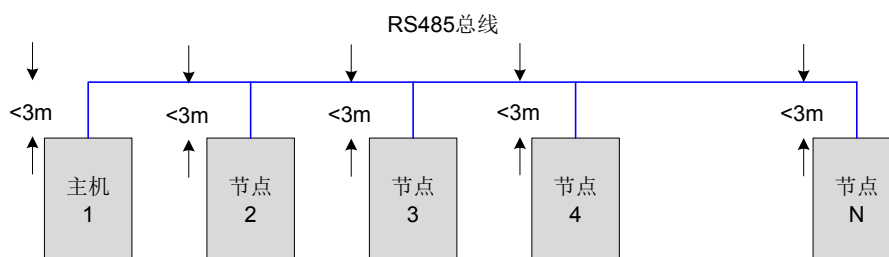


图 9-4 分支线连接结构示意图

3) 错误方案：星形连接结构

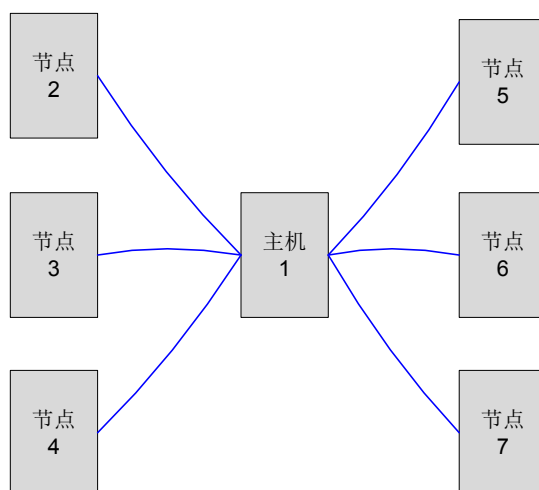
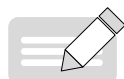


图 9-5 错误的星形接线方式



NOTE

- ◆ 接入正确的偏置和终端电阻，具体参考问题一；
- ◆ 485 通信线必须使用带双绞线的线缆；
- ◆ 通过第三根线缆连接各节点的 485 电路参考地 GND；
- ◆ 现场采用屏蔽线缆时，屏蔽层两端推荐同时接 PE，不能一端接 GND，一端 PE，也不能两端都接 GND，否则会损坏端口。
- ◆ 采用手牵手方式进行总线布置，具体参考问题三；
- ◆ 采用额外的接地线连接各节点的 PE，参考 EMC 布置要求。
- ◆ 485 总线需与其它干扰线缆分开布置，参考 EMC 布置要求。

9.1.2 EMC 布置要求

1 现场布置要求

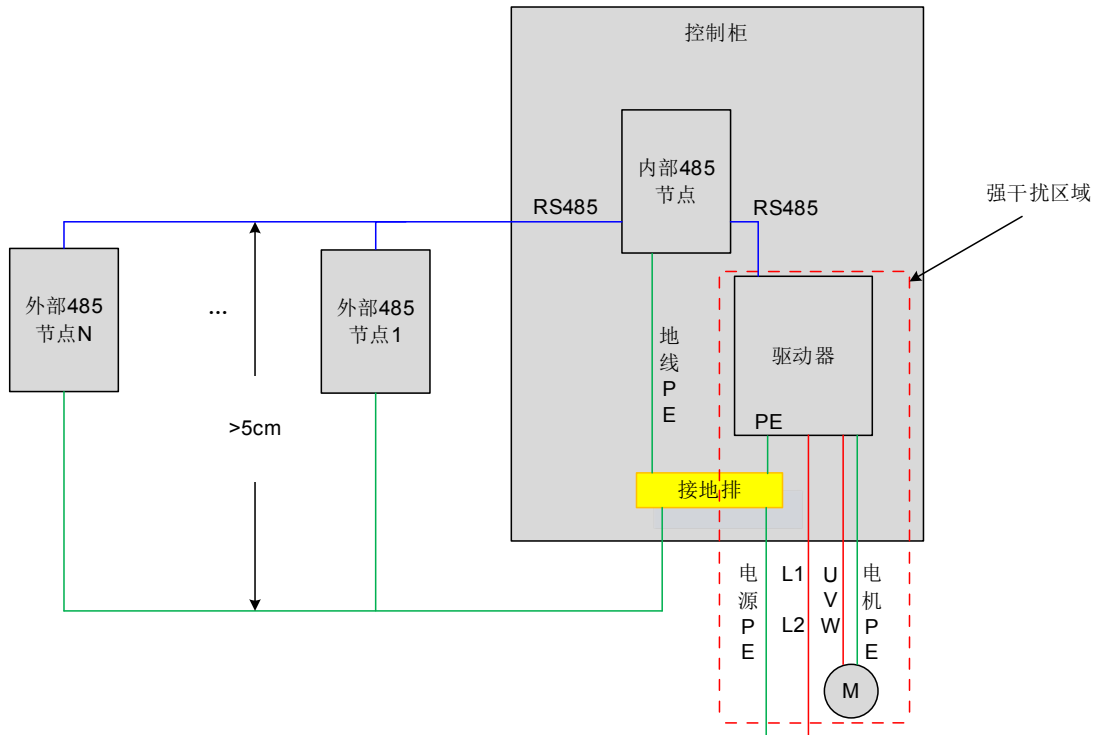


图 9-6 区域布置示意图



- ◆ 干扰源与敏感设备相隔离；
- ◆ 干扰设备及线缆所占区域最小，如靠近出线口布置。

2 地线 PE 连接要求

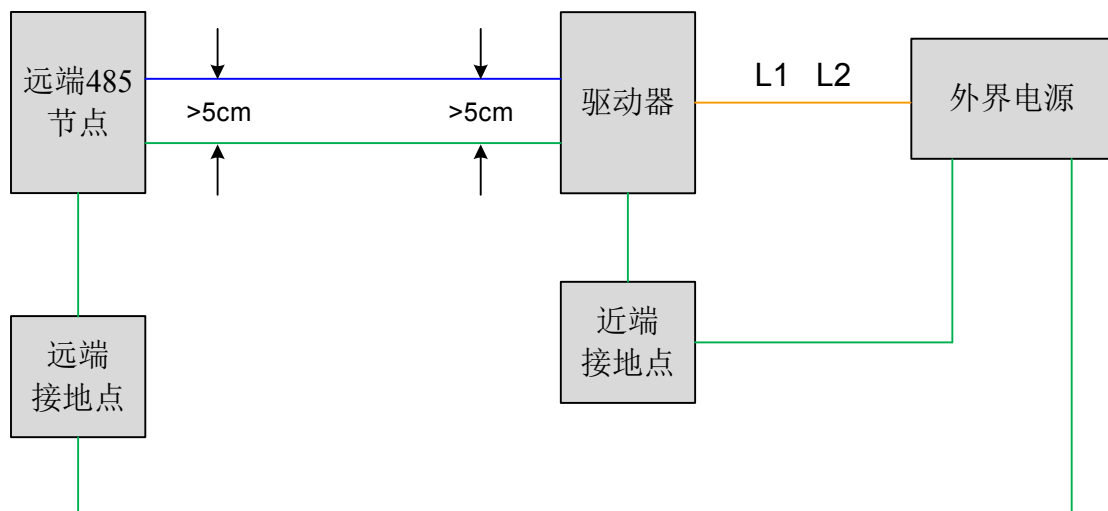


图 9-7 地线 PE 配线示意图



- ◆ 地线 PE 必须使用粗于 AWG12 的线缆。
- ◆ 地线 PE 接到节点的接地端子，或者节点所在柜子的接地排。
- ◆ 地线 PE 与总线的间隔距离大于5cm。

3 线缆布置要求

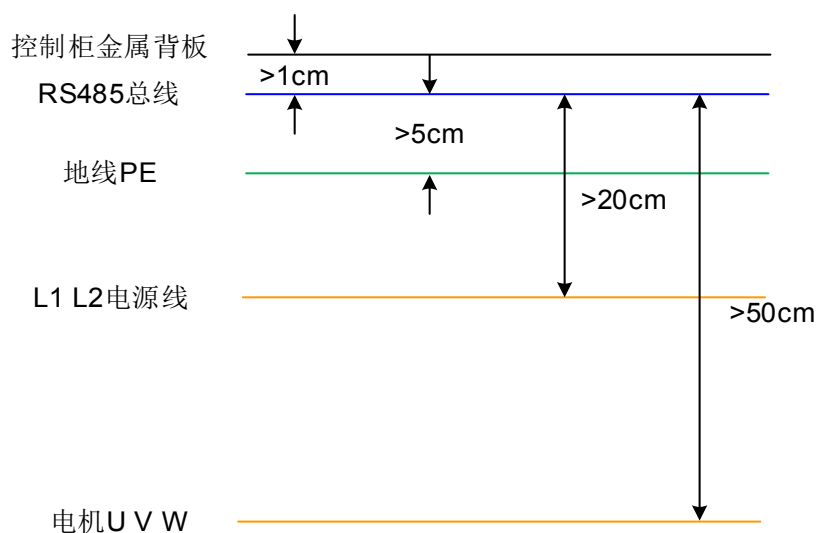


图 9-8 线缆布置示意图



NOTE

- ◆ 485 总线与强电电缆保持 20cm 以上的距离；
- ◆ 485 总线与电机 U V W 动力线保持 50cm 以上距离；
- ◆ 485 总线与现场地线保持 5cm 以上距离；
- ◆ 485 总线与金属柜背板保持 1cm 以上距离。

9.1.3 485 接口现场应用传输距离、节点和传输速率的关系

序号	速率	传输距离	节点数	线径
1	57.6kpbs	100m	128	AWG26
2	19.2kbps	1000m	128	AWG26

注意


- ◆ RS485 可同时连接 32 台伺服驱动器。若要连接更多的伺服驱动器，必须加装放大器，最多可扩展 247 台伺服驱动器。
- ◆ 采用 RS-485 通信，如果上位机只支持 RS-232，可通过 RS-232/RS-485 转换器进行连接。

9.1.4 通信参数设定

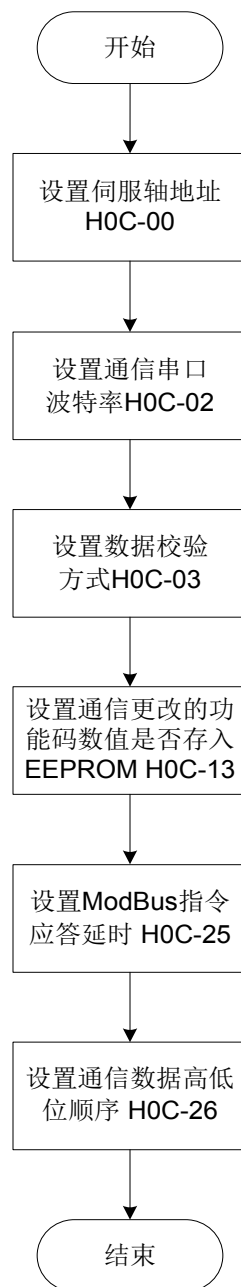


图 9-9 通信参数设定流程

1 设定驱动器轴地址 H0C-00:

当多台伺服驱动器进行组网时，每个驱动器只能有唯一的地址，否则会导致通信异常无法通信。其中：

0：广播地址

1~247：从机地址

上位机可通过广播地址对所有从机驱动器进行写操作，从机驱动器收到广播地址的帧进行相应操作，但不做回应。

2 设置驱动器与上位机通信速率 H0C-02

伺服驱动器的通信速率与上位机的通信速率必须设置一致，否则无法通信。

多台伺服驱动器进行组网时，某台驱动器通信波特率与主机不一致时，将导致该轴通信错误或影响其他轴通信。

3 设置驱动器与上位机通信时的数据校验方式 H0C-03

SV660P 提供 2 种数据校验方式：偶校验 (H0C-03=1) 和奇校验 (H0C-03=2)，也可选择无校验 (H0C-03=0)。

1) 偶校验或奇校验

每帧数据实际传输位数为 11 位：1 位起始位，8 位数据位，1 位校验位，1 位结束位。

10	9	8~1	0
结束位	校验位	数据位	起始位

2) 无校验

选择无校验方式，数据帧有两种格式可选：

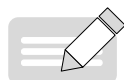
a) 每帧数据实际传输位数为 11 位，其中 1 位起始位，8 位数据位，2 位结束位。

10~9	8~1	0
结束位	数据位	起始位

b) 每一个字节实际传输位数为 11 位，其中 1 位起始位，8 位数据位，1 位结束位。

10	9	8~1	0
无效位	结束位	数据位	起始位

数据位均采用十六进制。



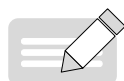
NOTE

◆ 上位机数据帧格式必须符合上述格式，否则无法与驱动器进行通信。

4 设置通信更改的功能码是否实时存入 EEPROM H0C-13

伺服驱动器提供功能码的实时保存功能 (H0C-13=1)，对应功能码数值被修改后，实时存入 EEPROM，具有掉电保存功能。但此功能需谨慎使用：

- 1) 若该功能码数值仅需更改一次，之后沿用该数值，可以开启功能码实时保存功能 (H0C-13=1)；
- 2) 若需要频繁更改功能码数值，建议关闭功能码实时保存功能 (H0C-13=0)，否则由于频繁擦写 EEPROM，将导致 EEPROM 使用寿命降低。



NOTE

- ◆ 一定时间内，频繁擦写 EEPROM，驱动器将发生警告 Er.942(伺服参数非常频繁存储 EEPROM)！
- ◆ EEPROM 损坏后，驱动器将发生其他不可复位故障！

5 设置 MODBUS 通信应答延时 H0C-25

通过功能码 H0C-25，为伺服应答添加延时，伺服接收到指令后延迟 H0C-25 设定的时间后再回复主机。

6 设置通信数据高低位顺序 H0C-26

伺服驱动器功能码显示形式：HXX-YY

其中：

XX：功能码组号，为十六进制数据；

YY：功能码组内偏置，为十进制数据，在通信数据帧中必须转换为十六进制数据。

伺服驱动器功能码通信地址为 16 位地址，由功能码组号 (高 8 位) + 组内偏置 (低 8 位) 组成。

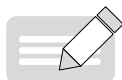
功能码的数据范围若在 -65536~+65535 之内，为 16 位功能码，只占用 1 个功能码组内偏置，只占用 1 个地址，不涉及通信数据高低位顺序问题。例如 H02-00，其通信地址为 0x0200。

功能码的数据范围若超出 -65536~+65535, 则属于 32 位功能码, 占用两个连续的功能码组内偏置号, 占用 2 个连续的地址, 但通信地址仅由为偏置号较低的地址决定, 必须正确设置通信数据高低位顺序。否则, 将导致数据读写错误。

例如 H11-12(第 1 段移动位移), 占用 2 个连续的功能码组内偏置号, 分别为 H11-12 和 H11-13, 其中偏置号较低 (H11-12) 的通信地址 0x110C 存储功能码值的低 16 位, 偏置号较高 (H11-13) 的通信地址 0x110D 存储功能码值的高 16 位。

预设置“第 1 段移动位移”为 0x40000000(十进制为 1073741824) 时, 应设置 H11-12 的值为 0x0000, H11-13 的值为 0x4000。

写入功能码时, 需要根据 H0C-26 的设置, 确定在通信帧中“0x0000”和“0x4000”的先后顺序。



NOTE

- ◆ 伺服驱动器不支持对 32 位功能码的高 16 位进行单独操作!
- ◆ 在使用通信修改功能码时需要注意功能码的设定范围、单位、生效时间、设定类别、正负数十六进制转换等, 具体请多参考功能码的说明。

注 意

	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 有些厂家的 PLC/ 触摸屏 MODBUS 指令编程时的寄存器地址并不等于实际的寄存器地址, 而是等于实际的寄存器地址加 1, 这是因为标准 MODBUS 指令寄存器的起始地址为 1, 而实际很多设备的寄存器地址都是从 0 开始的 (例如本伺服驱动器), 考虑兼容性, PLC/ 触摸屏厂家对编程寄存器地址在实际物理传输时做了减 1 处理。这类 PLC/ 触摸屏与伺服驱动器进行 MODBUS 通信时, 编程人员需要明确这一点, 才能正确读写伺服驱动器的功能码。例如, 编程时读 (写) 寄存器地址是 0x0201, 实际读 (写) 到的功能码是 H02-00, 而非 H02-01。 ◆ 如果不能确定 PLC/ 触摸屏 MODBUS 指令编程时的寄存器地址是否等于实际的寄存器地址, 可选择两个值不等的相邻功能码, 用 0x03(读) 指令读编码较大的一个功能码, 如果读到的功能码值等于编码较小的功能码值, 则说明编程时的寄存器地址等于实际的寄存器地址加 1。
--	---

☆关联功能码:

功能码	名称	设定范围	单位	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0C-00	驱动器轴地址	0~247	-	设置驱动器轴地址	运行设定	立即生效	0
H0C-02	串口波特率设置	0-2400 1-4800 2-9600 3-19200 4-38400 5-57600 6-115200	Kbp/s	设置驱动器与上位机通信速率	运行设定	立即生效	5
H0C-03	MODBUS 数据格式	0- 无校验, 2 个结束位 1- 偶校验, 1 个结束位 2- 奇校验, 1 个结束位 3- 无校验, 1 个结束位	-	设置驱动器与上位机通信时数据校验方式	运行设定	立即生效	0
H0C-13	MODBUS 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0- 不保存 1- 保存	-	设置通信更改的功能码数值是否存入 EEPROM	运行设定	立即生效	1
H0C-25	MODBUS 指令应答延时	0~5000	ms		运行设定	立即生效	1
H0C-26	MODBUS 通信数据高低位顺序	0- 高 16 位在前, 低 16 位在后 1- 低 16 位在前, 高 16 位在后	-	设置使用 MODBUS 通信时, 针对 32 位数据的传送格式	运行设定	立即生效	1

9.1.5 MODBUS 通信协议

伺服驱动器的功能码按数据长度分为 16 位和 32 位，通过 MODBUS RTU 协议能够对功能码进行数据读写操作，写功能码数据时根据数据长度的不同命令码不同。

操作	命令码
读 16/32 位功能码	0x03
写 16 位功能码	0x06
写 32 位功能码	0x10

1 读功能码：0x03

MODBUS RTU 协议中，读 16 位与 32 位功能码，均采用命令码：0x03

请求帧格式：



START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址 1~247。 ◆ 注：这里 1~247 为十进制数，填入 ADDR 时转换为十六进制数。
CMD	命令码：0x03
DATA[0]	起始功能码组号，如功能码 H06-11，06 即为组号。 ◆ 注：这里 06 为十六进制数，填入 DATA[0] 时不需进制转换。
DATA[1]	起始功能码组内偏置，如功能码 H06-11，11 即为偏置。 ◆ 注：这里 11 为十进制数，填入 DATA[1] 时应转换为十六进制 0x0B。
DATA[2]	读功能码个数（高 8 位），十六进制。
DATA[3]	读功能码个数（低 8 位），十六进制。
CRCL	CRC 校验有效字节（低 8 位）。
CRCH	CRC 校验有效字节（高 8 位）。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

响应帧格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址，十六进制。
CMD	命令码，0x03。
DATALLENGTH	功能码字节数，等于读功能码数量 $N \times 2$ 。
DATA[0]	起始功能码值，高 8 位。
DATA[1]	起始功能码值，低 8 位。
DATA[...]	
DATA[$N \times 2 - 1$]	最后功能码值，低 8 位。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

MODBUS RTU 协议中，写 16 位功能码采用命令码：0x06；写 32 位功能码采用命令码：0x10。

2 写 16 位功能码 (0x06)

 注 意	
	◆ 禁止使用 0x06 对 32 位功能码进行写入操作，否则会发生不可预估错误！

请求帧格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址 1~247。 ◆ 注：这里 1~247 为十进制数，填入 ADDR 时转换为十六进制数。
CMD	命令码，0x06。
DATA[0]	被写功能码组号，如写功能码 H06-11，06 即为组号。 ◆ 注：这里 06 为十六进制数，填入 DATA[0] 时不需进制转换。
DATA[1]	被写功能码偏置，如写功能码 H06-11，11 即为偏置。 ◆ 注：这里 11 为十进制数，填入 DATA[1] 时应转换为十六进制 0x0B。
DATA[2]	写入数据高字节，十六进制。
DATA[3]	写入数据低字节，十六进制。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

响应帧格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址，十六进制。
CMD	命令码，0x06。
DATA[0]	被写功能码组号，如写功能码 H06-11，则为 0x06。
DATA[1]	被写功能码偏置，如写功能码 H06-11，则为 0x0B。
DATA[2]	写入数据高字节，十六进制。
DATA[3]	写入数据低字节，十六进制。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

3 写 32 位功能码 (0x10)



注意



◆ 禁止使用 0x10 对 16 位功能码进行写入操作，否则会发生不可预估错误！

请求帧格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址 1~247。 ◆ 注：这里 1~247 为十进制数，填入 ADDR 时转换为十六进制数。
CMD	命令码，0x10
DATA[0]	被写起始功能码组号，如写功能码 H11-12，11 即为功能码组。 ◆ 注：这里 11 为十六进制数，填入 DATA[0] 时不需进制转换
DATA[1]	被写起始功能码组内偏置，如写功能码 H11-12，12 即为组内偏置。 ◆ 注：这里 12 为十进制数，填入 DATA[1] 时转换为十六进制 0x0C
DATA[2]	功能码个数高 8 位 M(H)，32 位功能码长度是 2。 例如单写 H05-07，DATA[2] 为 00，DATA[3] 为 02，M=H0002。
DATA[3]	功能码个数低 8 位 M(L)。
DATA[4]	功能码个数对应字节数 M*2。 例如单写 H05-07，DATA[4] 为 H04。
DATA[5]	写入起始功能码的高 8 位，十六进制。
DATA[6]	写入起始功能码的低 8 位，十六进制。
DATA[7]	写入起始功能码组内偏置 +1 的高 8 位，十六进制。
DATA[8]	写入起始功能码组内偏置 +1 的低 8 位，十六进制。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

响应帧格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址，十六进制数据。
CMD	命令码，0x10。
DATA[0]	被写起始功能码组号，如写功能码 H11-12，则为 0x11。
DATA[1]	被写起始功能码偏置，如写功能码 H11-12，则为 0x0C。
DATA[2]	被写功能码个数高 8 位。
DATA[3]	被写功能码个数低 8 位。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

4 错误响应帧

错误帧响应格式：

START	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，表明一帧开始。
ADDR	伺服轴地址，十六进制。
CMD	命令码 +0x80。
DATA[0]~[3]	DATA error code。
CRCL	CRC 校验低有效字节。
CRCH	CRC 校验高有效字节。
END	大于或等于 3.5 个字符空闲时间，一帧结束。

错误编码：

错误编码	编码说明
0x0001	非法命令码。
0x0002	非法数据地址。
0x0003	非法数据。
0x0004	从站设备故障。

5 通信举例 (H0C-26=0)

1) 主机发送请求帧

01	03	02	02	00	02	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	------	------

该请求帧表示：从轴地址为 01 驱动器的功能码 H02-02 为起始的寄存器中读取 0x0002 个字长的数据。

从机响应帧：

01	03	04	00	01	00	00	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	----	------	------

该响应帧表示：从机返回 2 字长 (4 个字节) 的数据，数据内容为 0x0001, 0x0000。

如果从机响应帧为：

01	83	02				CRCL	CRCH
----	----	----	--	--	--	------	------

该响应帧表示：通信发生错误，错误编码为 0x02；0x83 表示错误。

2) 主机发送请求帧：

01	06	02	02	00	01	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	------	------

该请求帧表示：往轴地址为 01 驱动器的功能码 H02-02 写入 0x0001。

从机响应帧：

01	06	02	02	00	01	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	------	------

该响应帧表示：主机写功能码成功。

如果从机响应帧为：

01	86	02				CRCL	CRCH
----	----	----	--	--	--	------	------

该响应帧表示：通信发生错误，错误编码为 0x02；0x86 表示错误。

3) 读 32 位功能码 H05-07:

主机请求帧:

01	03	05	07	00	02	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	------	------

从机响应帧:

01	03	04	00	01	00	00	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	----	------	------

该响应帧表示: H05-07 功能码的值为 0x00000001。

6 32 位功能码寻址

用 MODBUS 指令读写 32 位功能码时, 通信地址由功能码组内偏置号较低的地址决定, 一次对 2 个功能码组内偏置号进行操作。

例如读取“第 1 段移动位移” H11-12 的 MODBUS 指令是:

伺服轴地址	03	11	0C	00	02	CRCL	CRCH
-------	----	----	----	----	----	------	------

若已知“第 1 段移动位移”为 0x40000000(十进制为 1073741824):

若 H0C-26=1(低 16 位在前, 高 16 位在后), 则响应帧为:

伺服轴地址	03	04	00	00	40	00	CRCL	CRCH
-------	----	----	----	----	----	----	------	------

若 H0C-26=0(高 16 位在前, 低 16 位在后), 则响应帧为:

伺服轴地址	03	04	40	00	00	00	CRCL	CRCH
-------	----	----	----	----	----	----	------	------

例如向“第 1 段移动位移”写入“0x12345678”的 MODBUS 指令:

若 H0C-26=1(低 16 位在前, 高 16 位在后)

伺服轴地址	10	11	0C	00	02	04	56	78	12	34	CRCL	CRCH
-------	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	------	------

若 H0C-26=0(高 16 位在前, 低 16 位在后)

伺服轴地址	10	11	0C	00	02	04	12	34	56	78	CRCL	CRCH
-------	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	------	------

例如写 32 位功能码 H05-07 数据为 0x00100000(十进制为 1048576):

若 H0C-26=0(高 16 位在前, 低 16 位在后), 响应帧为:

01	10	05	07	00	02	04	00	00	00	10	CRCL	CRCH
----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	------	------

7 CRC 校验

上位机和伺服驱动器通信，必须采用一致的 CRC 检验算法，否则产生 CRC 校验错误。伺服驱动器采用 16 位 CRC，低字节在前，高字节在后，CRC 函数如下：

```
Uint16 COMM_CrcValueCalc(const Uint16 *data, Uint16 length)
{
    Uint16 crcValue = 0xffff;
    int16 i;
    while (length--)
    {
        crcValue ^= *data++;
        for (i = 0; i < 8; i++)
        {
            if (crcValue & 0x0001)
            {
                crcValue = (crcValue >> 1) ^ 0xA001;
            }
            else
            {
                crcValue = crcValue >> 1;
            }
        }
    }
    return (crcValue);
}
```

8 有符号数的 16 进制表示

有符号的功能码（包括 16 位和 32 位）进行写操作时，需要将预写入的数据转换成 16 进制补码。

1) 16 位功能码

数据为正数或 0：补码 = 原码

数据为负数：补码 = 0xFFFF - 数据绝对值的补码 + 0x0001

举例说明：

16 位有符号正数 +100，其原码为 0x0064，因此，补码也为：0x0064；

16 位有符号负数 -100，其 16 进制补码为：0xFFFF - 0x0064 + 0x0001 = FF9C

2) 32 位功能码

数据大于等于 0: 补码 = 原码

数据为负数: 补码 = $0xFFFFFFFF - \text{数据绝对值的补码} + 0x00000001$

举例说明:

32 位数 100, 其原码为 $0x00000064$, 因此, 补码也为: $0x00000064$;

32 位数 -100, 其 16 进制补码为: $0xFFFFFFFF - 0x00000064 + 0x00000001 = FFFFFFF9C$

9.1.6 485 通信现场常见问题及处理

1 问题一: 正确的终端电阻接入方式

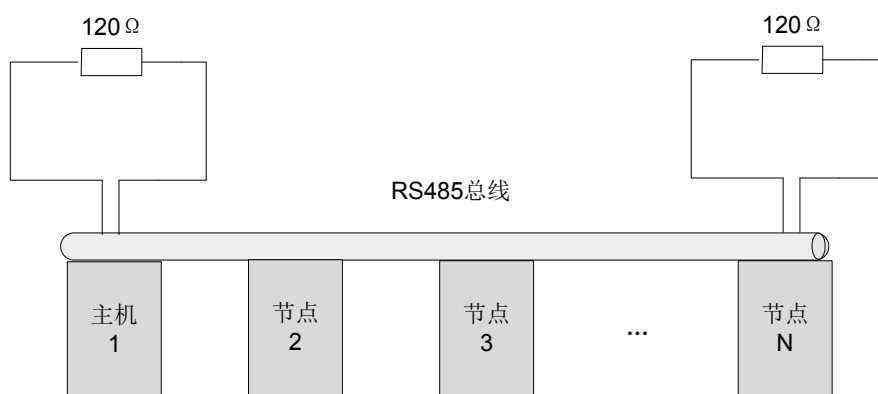


图 9-10 终端电阻接入方式示意图



NOTE

- ◆ 只能在两端端接和匹配;
- ◆ 主站建议布置在总线的一端;
- ◆ 万用表欧姆档测量 485 总线之间的电阻 (测量时, 设备需断电), 如果测量值显示 60Ω 左右, 则正常。如果显示小于 50Ω , 请检查除了总线两端外, 是否还有其它节点加入了匹配电阻, 并将其断开。如果显示 0Ω , 请检查是否有短路或节点损坏情况。

2 问题二: 正确的接线方式 (对于某些没有 GND 接线点的节点)



图 9-11 无 GND 时的接线示意图

处理方法一: 在这个节点其它端口上寻找是否有与 485 电路共用的参考地, 如果有, GND 就与这个参考地相连。特别注意, 屏蔽层不能与参考地相连, 否则会损坏 485 端口。

处理方法二: 在这个节点单板上寻找是否有与 485 电路共用的参考地, 如果有, GND 就与这个参考地相连。特别注意, 屏蔽层不能与参考地相连, 否则会损坏 485 端口。

处理方法三: 如果找不到 485 电路的参考地, 请按照上图所示将 GND 线悬空, 同时保证地线 PE 可靠连接。

处理方法四: 当节点数较少时, 在 485+ 和 485- 之间增加滤波电容, 参考问题六。

3 问题三：正确的多节点连接方式

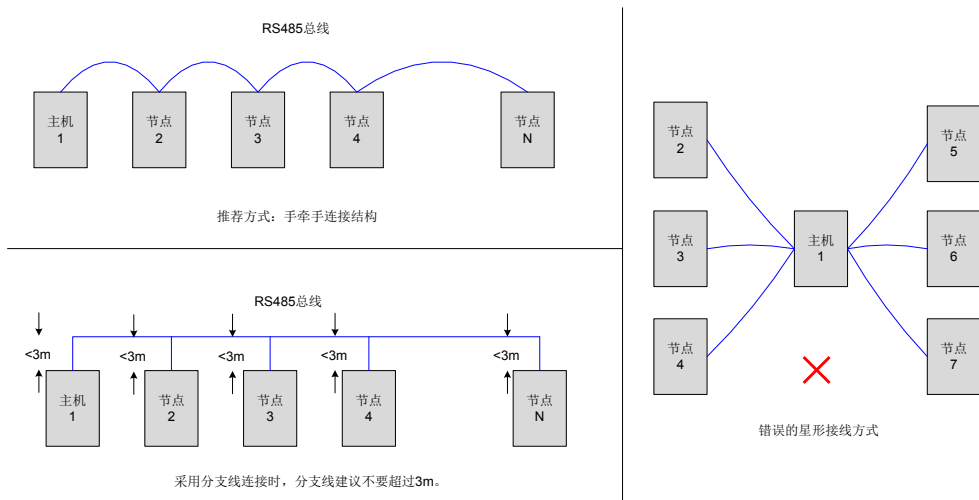


图 9-12 三种多节点连接方式示意图

4 问题四：抑制系统外部干扰的措施

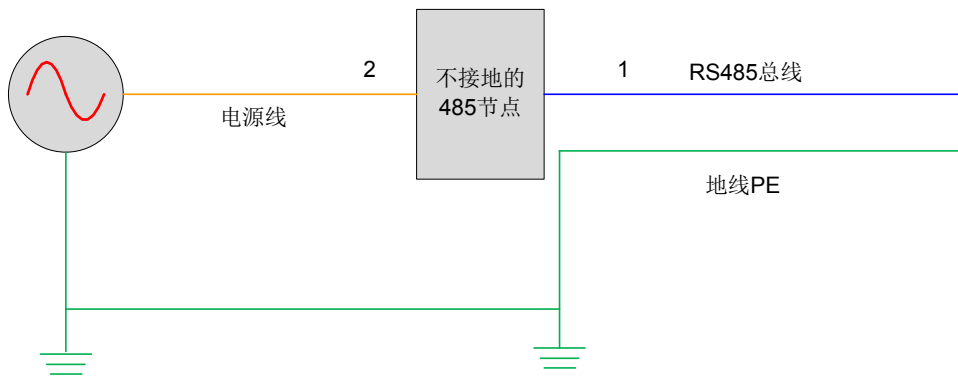


图 9-13 抑制外部干扰示意图

处理方法一：在位置 1 处绕磁环即可有效抑制系统外部干扰，推荐此方法。

处理方法二：在位置 2 处绕磁环也能抑制系统外部干扰。

5 问题五：驱动器干扰抑制措施

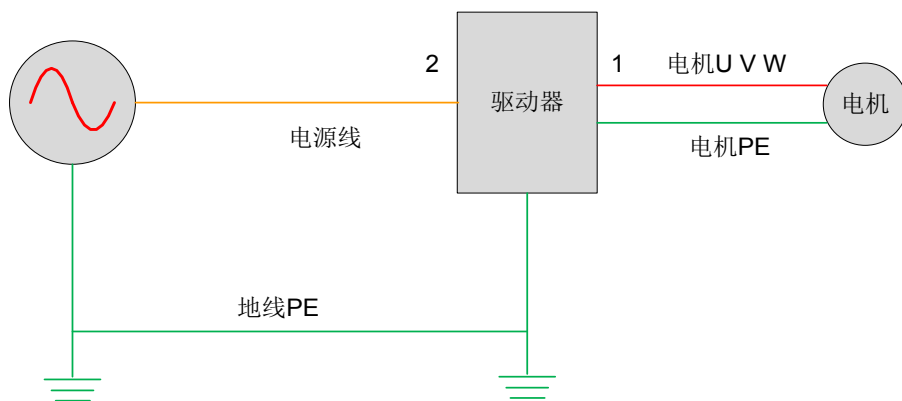


图 9-14 驱动器干扰抑制示意图

处理方法一：在位置 1 增加滤波磁环，将 UVW 三线 (不包含地线 PE) 同时穿过磁环，推荐绕三匝。措施一为首选方案，效果最佳。

处理方法二：在位置 2 增加滤波磁环，将 UVW 三线（不包含地线 PE）同时穿过磁环，推荐绕三匝。

■ 现场问题定位流程图：

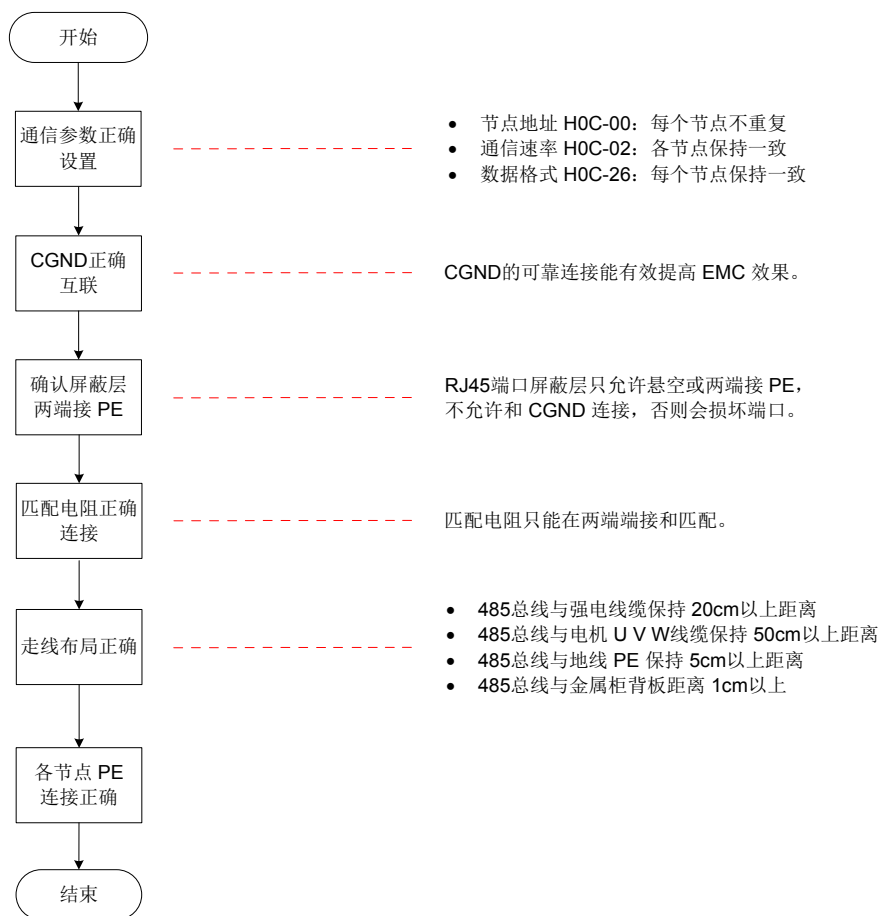


图 9-15 485 通信现场问题定位流程图

9.2 CANlink 通信

CANlink 是汇川技术针对自动化嵌入式系统开发的通信协议。CANlink 实现 OSI 模型中包括网络层在内的层级。实现数据链路层和物理层的底层协议通常是控制器区域网络 (CAN)。

CANlink 通信支持网络管理、设备监控和节点通信。CANlink 支持主站 / 从站模式，一主多从。主站 / 从站的地址范围 1~63，且必须唯一。SV660P 仅支持从站模式。

9.2.1 硬件配置

■ 连接

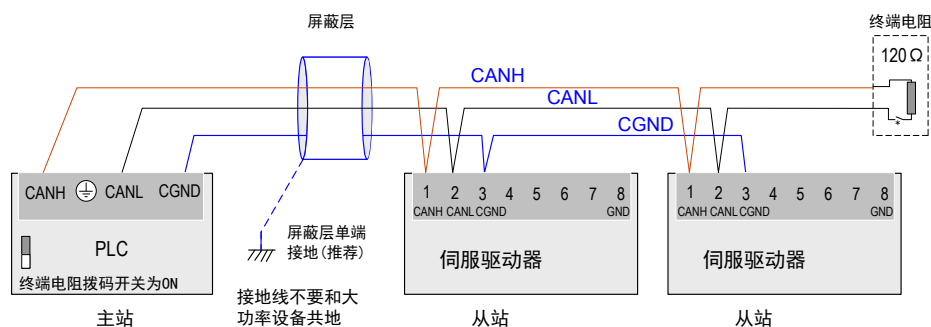


图 9-16 CANlink 接线示意图

表 9-1 CANlink 通信距离与波特率关系表

波特率 (Kbps)	最大传输距离 (m)	线缆线径 (mm ²)	最大节点数
1000	20	≥ 0.3	18
500	80	≥ 0.3	62
250	150	≥ 0.3	62
125	300	≥ 0.5	62
100	500	≥ 0.5	62
50	1000	≥ 0.7	62



NOTE

◆ 以上是基于标准的屏蔽双绞线。

9.2.2 CANlink 通信参数设置

功能码	名称	设定范围	功能	出厂设定	生效方式	设定方式																		
H0C-00	伺服轴地址	1~247, 0 为广播地址	设定驱动器轴地址。 0: 广播地址, 上位机可通过广播地址对所有驱动器进行写操作, 驱动器收到广播地址的帧进行相应操作, 但不做回应。 1~247: 当多台伺服驱动器进行组网时, 每个驱动器只能有唯一的地址, 否则会导致通信异常或无法通信。	1	立即生效	运行设定																		
H0C-08	CAN 通信速率设置	0~7	设置使用 CAN 通信 (CANlink 或 CANopen) 时, 驱动器与上位机的通信速率。 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>通讯速率</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>20 K</td></tr> <tr><td>1</td><td>50 K</td></tr> <tr><td>2</td><td>100 K</td></tr> <tr><td>3</td><td>125 K</td></tr> <tr><td>4</td><td>250 K</td></tr> <tr><td>5</td><td>500 K</td></tr> <tr><td>6</td><td>1 M</td></tr> <tr><td>7</td><td>1 M</td></tr> </tbody> </table> 伺服驱动器通信速率必须和上位机一致, 否则通信无法进行。	设定值	通讯速率	0	20 K	1	50 K	2	100 K	3	125 K	4	250 K	5	500 K	6	1 M	7	1 M	5	立即生效	运行设定
设定值	通讯速率																							
0	20 K																							
1	50 K																							
2	100 K																							
3	125 K																							
4	250 K																							
5	500 K																							
6	1 M																							
7	1 M																							
H0C-16	CAN 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0~1	设置通过通信方式写入的功能是否保存入 EEPROM。 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>通信写入功能码是否更新到 EEPROM</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>不更新 EEPROM</td></tr> <tr><td>1</td><td>除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM</td></tr> </tbody> </table> ◆ 注意: H0C-16 的更改值总是会被保存入 EEPROM。 若更改的参数不需要掉电保存, 请将 H0C-16 置 0, 否则, 长时间大批量更改功能码数值并存储入 EEPROM, 将导致 EEPROM 损坏, 驱动器发生 Er.108(参数存储故障)。	设定值	通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0	不更新 EEPROM	1	除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM	0	立即生效	运行设定												
设定值	通信写入功能码是否更新到 EEPROM																							
0	不更新 EEPROM																							
1	除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM																							

9.2.3 CANlink 通信相关故障排查

Er.D03: CAN 通信连接中断

产生机理:

■ CAN 通讯超时。

原因	确认方法	处理措施
CAN 通信连接中断: 从站掉站	检查主站 PLC CAN 通信卡灯的状态: 主站 PLC 的 ERR 灯以 1Hz 的频率闪烁, 且有部分从站 PLC 的 ERR 灯长亮 (使用 PLC 后台软件时, 可在主站的元件监控表中监控 D78xx, xx 表示站号, 十进制, 部分已配置的站点对应的 D78xx 为 5 表示该从站发生故障)	检查 ERR 灯长亮的从站与主站间的 通讯线缆连接情况; 检查 ERR 灯长亮的从站通信波特率 H0C-08, 调整成与主站一致。
CAN 通信连接中断: 主站掉站	检查主站 PLC CAN 通信卡灯的状态: 所有从站 PLC 的 ERR 灯长亮 (使用 PLC 后台软件时, 可在主站的元件监控表中监控 D78xx, xx 表示站号, 十进制, 所有已配置的站点对应的 D78xx 全部为 5 表示主站发生故障)	检查主站的线缆连接情况。

Er.994: CAN 地址冲突

原因	确认方法	处理措施
CANlink 地址冲突	确认从站 H0C-00 间是否存在重复分配。	分配各从站地址, 确保 H0C-00 不重复。

9.3 CANopen 通信

CANopen 通信协议是针对自动化嵌入式系统中的设备子协议规范。CANlink 实现 OSI 模型中包括网络层在内的层级。CANopen 标准包含一个寻址方案, 多个小协议和由设备协议定义的应用层。通信协议支持网络管理、设备监控和节点通信, 包括用于消息分割 / 合并的简单传输层。实现数据链路层和物理层的底层协议通常是控制器区域网络 (CAN)。

CANopen 支持主站 / 从站模式, 一主多从。主站 / 从站的地址范围 1~63, 且必须唯一。SV660P 仅支持从站模式。

9.3.1 硬件配置

■ 连接

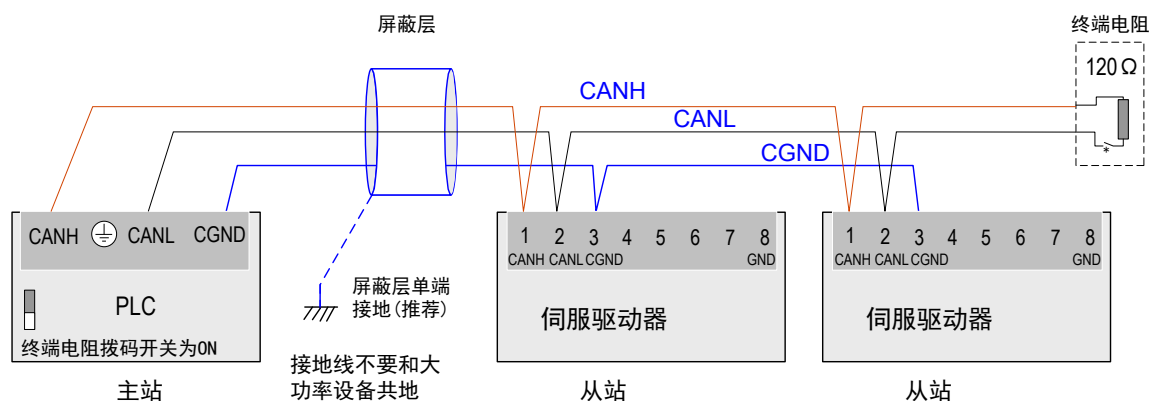


图 9-17 CANopen 连接示意图

表 9-2 CANopen 通信距离与波特率关系表

波特率 (Kbps)	最大传输距离 (m)	线缆线径 (mm ²)	最大节点数
1000	20	≥ 0.3	18
500	80	≥ 0.3	62
250	150	≥ 0.3	62
125	300	≥ 0.5	62
100	500	≥ 0.5	62
50	1000	≥ 0.7	62



NOTE

◆ 以上是基于标准的屏蔽双绞线。

9.3.2 CANopen 通信参数设置

功能码	名称	设定范围	功能	出厂设定	生效方式	设定方式																		
H02-00	控制模式选择	0~8	设定伺服驱动器的控制模式。 0- 速度模式 1- 位置模式 2- 转矩模式 3- 转矩模式↔速度模式 4- 速度模式↔位置模式 5- 转矩模式↔位置模式 6- 转矩模式↔速度↔位置混合模式 8-Canopen 总线控制模式	1	立即生效	停机设定																		
H0C-00	伺服轴地址	1~247	设定驱动器轴地址。 0: 广播地址, 上位机可通过广播地址对所有驱动器进行写操作, 驱动器收到广播地址的帧进行相应操作, 但不做回应。 1~247: 当多台伺服驱动器进行组网时, 每个驱动器只能有唯一的地址, 否则会导致通信异常或无法通信。	1	立即生效	运行设定																		
H0C-08	CAN 通信速率设置	0~7	设置使用 CAN 通信 (CANlink 或 CANopen) 时, 驱动器与上位机的通信速率。 <table border="1" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>通讯速率</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>20 K</td></tr> <tr><td>1</td><td>50 K</td></tr> <tr><td>2</td><td>100 K</td></tr> <tr><td>3</td><td>125 K</td></tr> <tr><td>4</td><td>250 K</td></tr> <tr><td>5</td><td>500 K</td></tr> <tr><td>6</td><td>1 M</td></tr> <tr><td>7</td><td>1 M</td></tr> </tbody> </table> 伺服驱动器通信速率必须和上位机一致, 否则通信无法进行。	设定值	通讯速率	0	20 K	1	50 K	2	100 K	3	125 K	4	250 K	5	500 K	6	1 M	7	1 M	5	立即生效	运行设定
设定值	通讯速率																							
0	20 K																							
1	50 K																							
2	100 K																							
3	125 K																							
4	250 K																							
5	500 K																							
6	1 M																							
7	1 M																							

功能码	名称	设定范围	功能	出厂设定	生效方式	设定方式						
H0C-16	CAN 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0~1	<p>设置通过通信方式写入的功能是否保存入 EEPROM。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>设定值</th> <th>通信写入功能码是否更新到 EEPROM</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>不更新 EEPROM</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM</td> </tr> </tbody> </table> <p>◆ 注意: H0C-16 的更改值总是会被保存入 EEPROM。 若更改的参数不需要掉电保存, 请将 H0C-16 置 0, 否则, 长时间大批量更改功能码数值并存储入 EEPROM, 将导致 EEPROM 损坏, 驱动器发生 Er.108(参数存储故障)。</p>	设定值	通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0	不更新 EEPROM	1	除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM	0	立即生效	运行设定
设定值	通信写入功能码是否更新到 EEPROM											
0	不更新 EEPROM											
1	除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM											

9.3.3 CANopen 通信相关故障

故障显示	名称	原因	处理措施
Er.d04	节点保护或心跳超时	从站到达消费者配置时间, 或者到达节点守护时间。	检查 CAN 节点是否都在线, 或者检查 CANopen 配置, 复位节点或通信。
Er.d05	电机使能时 NMT 转向初始化	电机使能时, 接收到 NMT 转向初始化。	复位 NMT 节点, 在改变 NMT 时, 禁止输出级。
Er.d06	电机使能时 NMT 转向停止	电机使能时, 接收到 NMT 停止。	复位 NMT 节点, 在改变 NMT 时, 禁止输出级。
Er.d07	CANopen 网络脱离	错误过多。	检查 CANopen 网络, 重新连接。
Er.d08	PDO 传输长度错误	PDO 传输的内容长度与配置时的映射长度不一致。	重新配置 PDO, 复位节点或通信。
Er.d09	软件位置上下限设置错误	软件位置限制, 下限大于上限。	正确设置 0x607D, 保证: $607D-1h < 607D-2h$
Er.d10	原点偏置设置错误	原点偏置在软件位置上下限之外。	正确设置 607D 和 607C, 保证: $607C > ((607D-1h)$ $607C < ((607D-2h)$
Er.d11	同步周期误差过大	同步周期误差超过设定值的 1/4。	检查 60C2-1h 和 60C2-2h 设置, 确认同步周期参数已正确设置。 确保上位机同步周期已正确设置, 且与 60C2h 参数设置一致。 检查从站与主站间的接线情况。

9.4 虚拟 VDI/VDO

1 虚拟数字信号输入端子 (Visual Digital Input, 简称 VDI)

VDI 类似硬件 DI 端子，可分配 DI 功能。当使能 VDI 时，相当于扩展 DI 的个数，VDI 个数为 16 个。

注 意	
	◆ 若 VDI 与 H03 组 DI 端子分配同一非零 DI 功能，驱动器将发生 Er.130 !

以下将 VDI 分配伺服使能信号 (FunIN.1: S-ON) 为例，说明 VDI 使用步骤：



图 9-18 VDI 使用流程图

首次上电，VDI 端子逻辑由 H0C-10(上电后 VDI 默认虚拟电平值) 决定。之后，VDI 端子逻辑由 H31-00(VDI 虚拟电平) 决定。

H0C-10 在面板上显示为十进制，H31-00 面板不可见，转化成二进制后，H0C-10(H31-00) 的 bit(n)=1 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“1”，bit(n)=0 表示 VDI(n+1) 端子逻辑为“0”。

注 意	
	◆ VDIx 端子逻辑：选择为 0 时，相当于端子逻辑为“高电平有效”；选择为 1 时，相当于 DI 端子逻辑选择为沿有效。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0C-09	通信 VDI	0~1	使能通信 VDI	停机设定	立即生效	0
H0C-10	上电后 VDI 默认值	0~65535	设置上电后 VDI 默认值。	停机设定	再次通电	0
H31-00	通信给定 VDI 虚拟电平	Bit0-VDI1 虚拟电平 …… Bit15-VDI16 虚拟电平	设置 VDI 端子逻辑	运行设定	立即生效	-

2 虚拟数字信号输出端子 (Visual Digital Output, 简称 VDO)

VDO 类似硬件 DO 端子，可分配 DO 功能。当使能 VDO 时，相当于扩展 DO 的个数，VDO 个数为 16 个。

请按以下步骤使用 VDO：



图 9-19 VDO 使用流程图

H0C-12 和 H17-32 在面板上显示为十六进制，转化成二进制后，H0C-12(H17-32) 的 bit(n)=1 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“1”，bit(n)=0 表示 VDO(n+1) 端子逻辑为“0”。建议各 VDO 端子逻辑电平设置与 H0C-12 设置成相反的逻辑。

注意	
	◆ VDOx 端子逻辑：选择为 0 时，相当于端子逻辑为“高电平有效”；选择为 1 时，相当于低电平有效。

☆关联功能码：

功能码	名称	设定范围	功能	设定方式	生效时间	出厂设定
H0C-11	通信 VDO	0~1	使能通信 VDO	停机设定	立即生效	0
H0C-12	VDO 功能选择为 0 时的默认电平	0~65535	设置 VDO 不分配 DO 功能时的端子逻辑	停机设定	立即生效	0
H17-32	VDO 虚拟电平	Bit0: VDO1 虚拟电平 ... Bit15: VDO16 虚拟电平	读取 VDO 的输出逻辑	显示	-	0



第 10 章 应用案例

案例 1 典型的脉冲序列定位控制 (PLC 系列).....	394
10.1.1 工程描述.....	394
10.1.2 产品选型与配线.....	394
10.1.3 伺服参数设置	399
10.1.4 PLC 程序案例说明.....	399
10.1.5 增益调整.....	403
案例 2 典型的脉冲序列定位控制 (CNC 控制器)	403
10.2.1 工程描述.....	403
10.2.2 产品选型与配线.....	404
10.2.3 伺服参数设置	405
10.2.4 增益调整.....	405
案例 3 典型的总线定位控制 (CANlink3.0)	406
10.3.1 工程描述.....	406
10.3.2 产品选型与配线.....	407
10.3.3 伺服参数设置	408
10.3.4 PLC 程序配置	408
案例 4 SV660P 伺服 MODBUSRTU 通信配置	413
10.4.1 工程描述.....	413
10.4.2 产品选型与配线.....	413
10.4.3 伺服参数设置	415
10.4.4 PLC 程序案例	415

案例 1 典型的脉冲序列定位控制 (PLC 系列)

10.1.1 工程描述

本案例主要描述通过汇川 H2U 系列、西门子 S7-200 CPU226 系列、三菱 FX3U 系列、欧姆龙 CP1H 系列等品牌 PLC，使 SV660P 应用于定位控制，实现伺服常规正反转定位和回零操作。

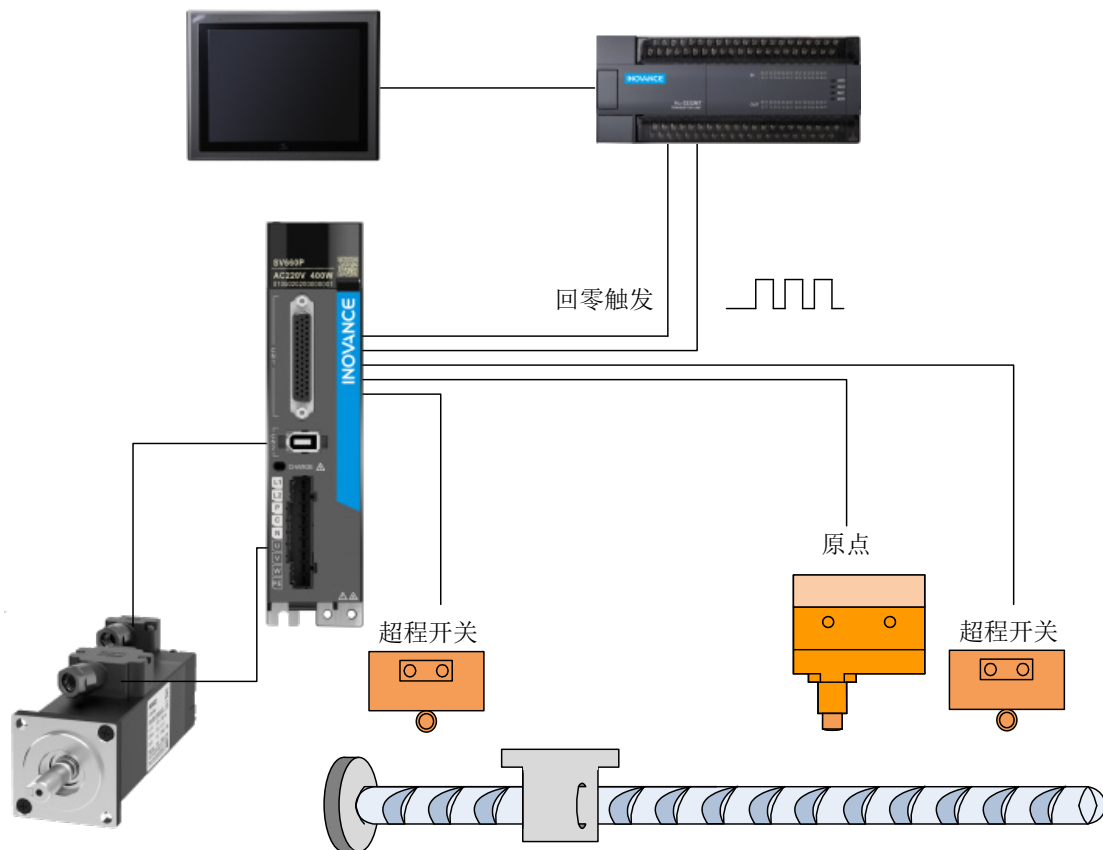


图 10-1 案例原理图

10.1.2 产品选型与配线

1 汇川 PLC 与 SV660P

产品名称	型号	数量	备注
汇川 HMI	IT5070T	1 台	-
汇川 H2U PLC	H2U-3232MT-XP	1 台	自带 3 路高速脉冲输出
汇川 SV660P 伺服	SV660PS2R8I MS1H1-40B30CB-A331Z	1 套	电机编码器为 23bit

PLC 选用晶体管输出型，本例中选用的 PLC 自带高速脉冲输出，且集成相关定位指令，可通过 PLC 的脉冲输出实现伺服的定位控制。

SV660P 伺服驱动器自带回零功能，同时外部零点信号和正反转极限信号可直接输入至伺服驱动器 DI 端子，节省 PLC 的输入信号点。运行过程中，驱动器反馈给 PLC 定位完成信号以及伺服故障信号。

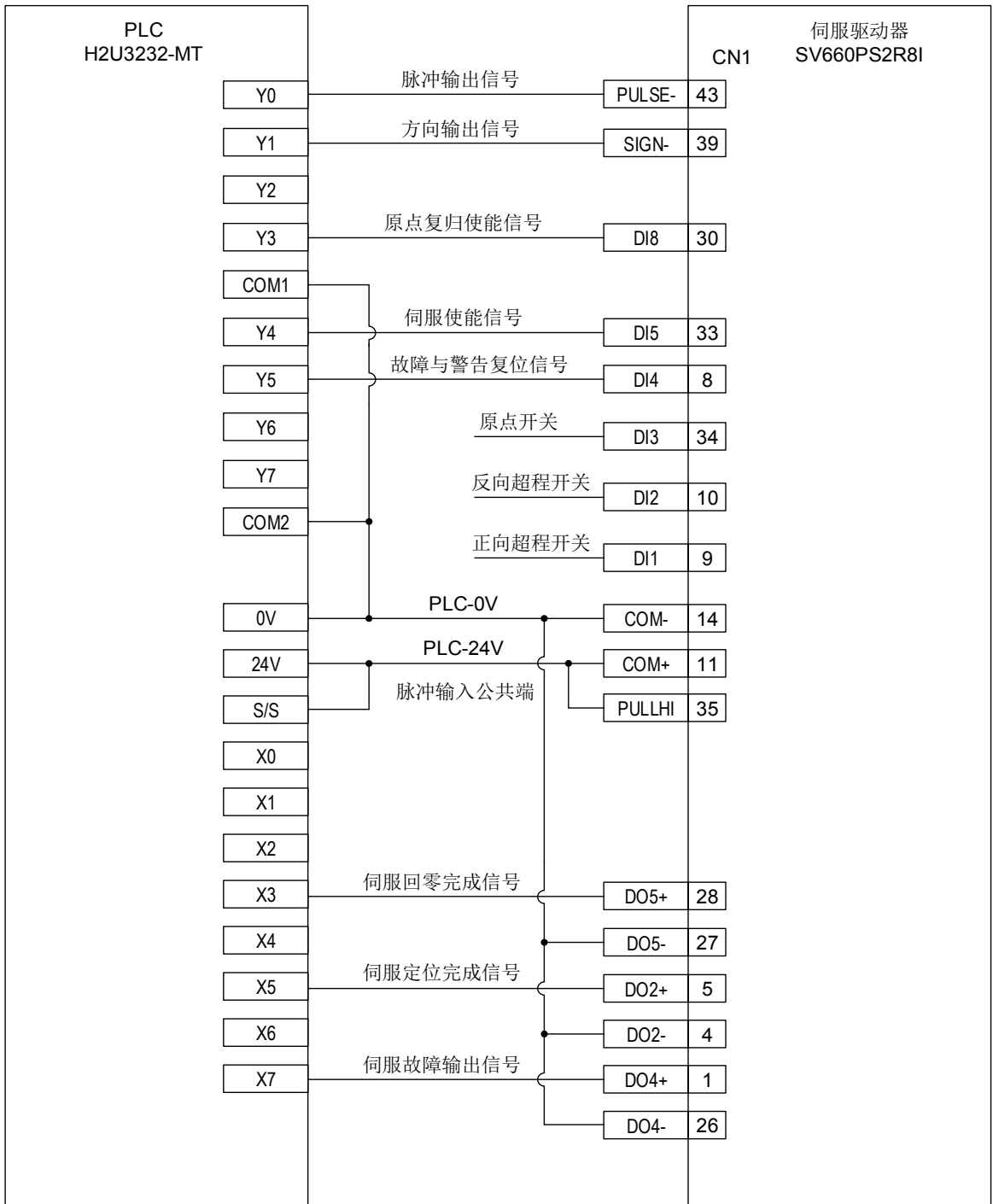


图 10-2 汇川 PLC 与 SV660P 接线图

2 西门子 PLC 与 SV660P

产品名称	型号	数量	备注
西门子	S7200-CPU224XP	1 台	-
汇川 SV660P 伺服	SV660PS2R8I MS1H1-40B30CB-A331Z	1 套	电机编码器为 20bit

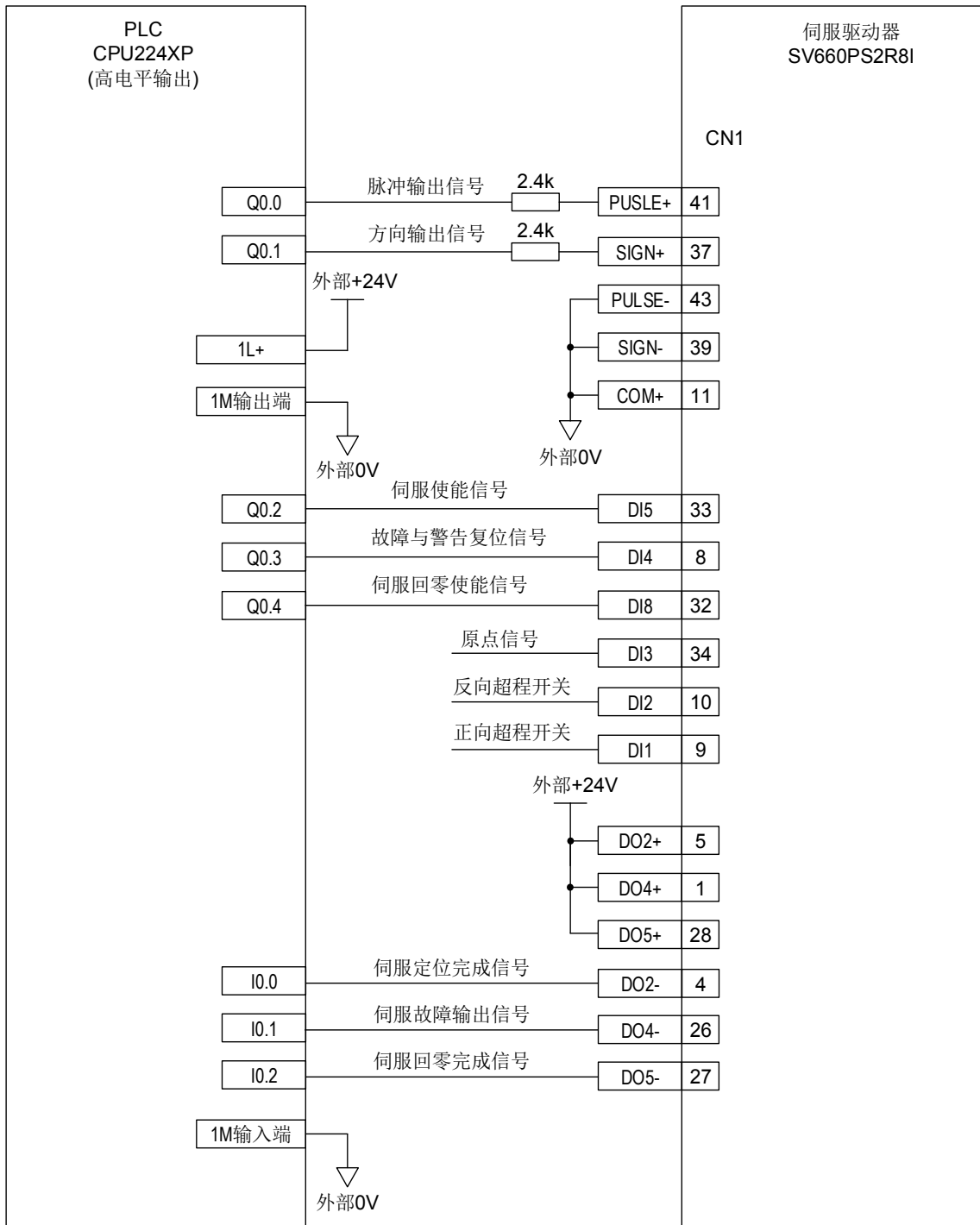


图 10-3 西门子 PLC 与 SV660P 接线图

3 三菱 PLC 与 SV660P

产品名称	型号	数量	备注
三菱 FX3U	FX3U-32MT	1 台	-
汇川 SV660 伺服	SV660PS2R8 MS1H1-40B30CB-A331Z	1 套	-

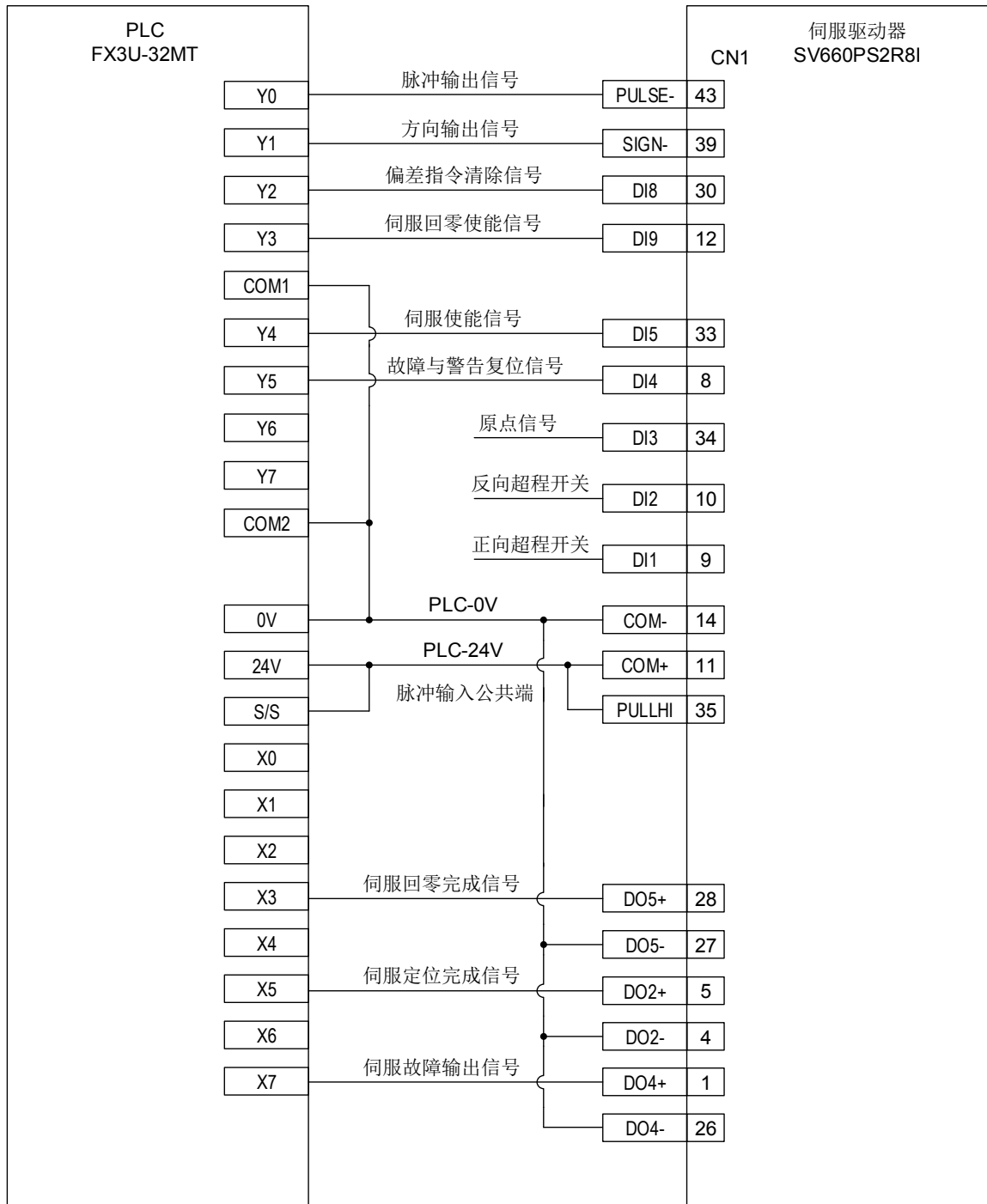


图 10-4 三菱 PLC 与 SV660P 接线图

4 欧姆龙 PLC 与 SV660P

产品名称	型号	数量	备注
欧姆龙	CP1H-X40DT-D	1 台	-
汇川 SV660 伺服	SV660PS2R8 MS1H1-40B30CB -A331Z	1 套	-

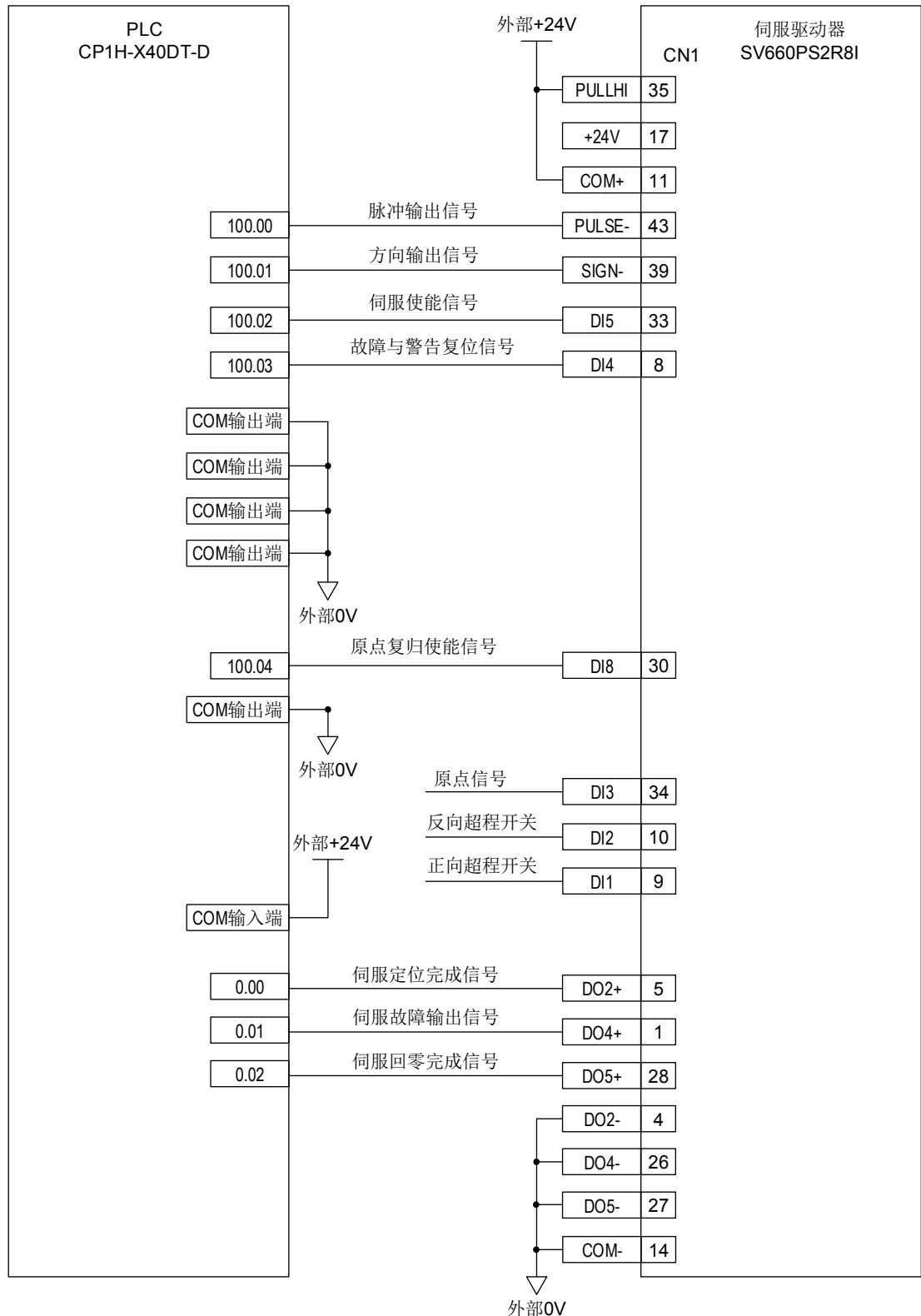


图 10-5 欧姆龙 PLC 与 SV660P 接线图

10.1.3 伺服参数设置

参数	设置值	说明	备注
H02-00	1	位置模式控制	-
H03-02	14	DI1 功能为“正向超程开关”	默认 H03-03=0, 低电平有效
H03-04	15	DI2 功能为“反向超程开关”	默认 H03-05=0, 低电平有效
H03-06	31	DI3 功能为“原点开关”	默认 H03-07=0, 低电平有效
H03-08	2	DI4 功能为“故障与警告复位”	默认 H03-09=0, 低电平有效
H03-10	1	DI5 功能为“伺服使能”	默认 H03-11=0, 低电平有效
H03-12	32	DI6 功能为“原点复归使能”	默认 H03-13=0, 低电平有效
H04-02	5	DO2 输出“定位完成”信号	-
H04-06	11	DO4 输出“故障输出”信号	-
H04-08	16	DO5 输出“原点回零完成”信号	-
H05-07	8388608	电子齿轮比分子	根据实际需求设置
H05-09	10000	电子齿轮比分母	根据实际需求设置
H09-00	1	参数自调整模式, 用刚性表自动调节增益参数	-
H09-01	16	刚性等级选择	根据调试效果设定

10.1.4 PLC 程序案例说明

汇川 PLC 内部集成定位指令，本案例以 H2U 为例，介绍相对定位指令和绝对定位指令应用。

1 相对定位指令

该指令是按指定的端口、频率和运行方向输出相应脉冲数，令伺服执行机构在当前位置的基础上做给定偏移量的运动。

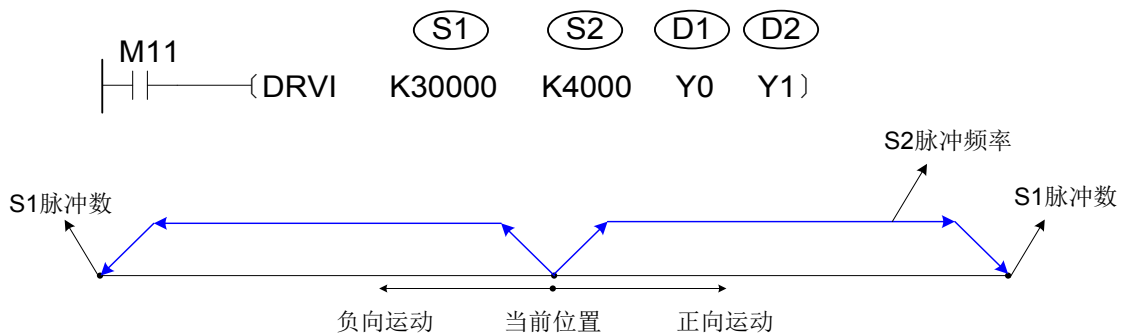


图 10-6 相对定位指令说明

- S1 为指定本次输出的脉冲数；
- S2 为指定输出脉冲频率；
- D1 为脉冲输出端口；
- D2 为运行方向输出端口或位变量，输出为 ON 状态，表示为正向运行，否则为反向运行；

2 绝对定位指令

该指令是按指定的端口、频率和运行方向输出脉冲，令伺服执行机构运动到指定目标点位置。

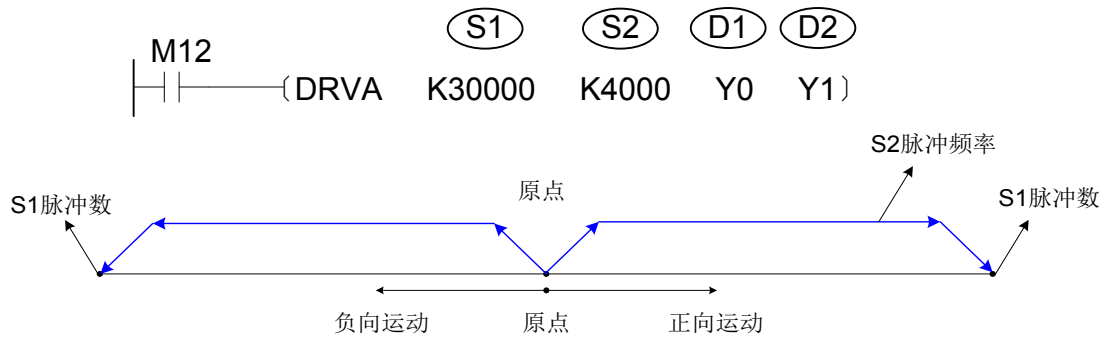


图 10-7 绝对定位指令说明

- S1 为指定目标位置的脉冲数；
- S2 为指定输出脉冲频率；
- D1 为脉冲输出端口；
- D2 为运行方向输出端口或位变量，可根据当前位置和目标位置的差值决定输出状态，差值为正值时为 ON 状态，伺服电机正向运行，否则为 OFF 状态，伺服电机反向运行。

下图为上述两条定位指令执行时的实际脉冲输出情况，并且带梯形加减速功能：

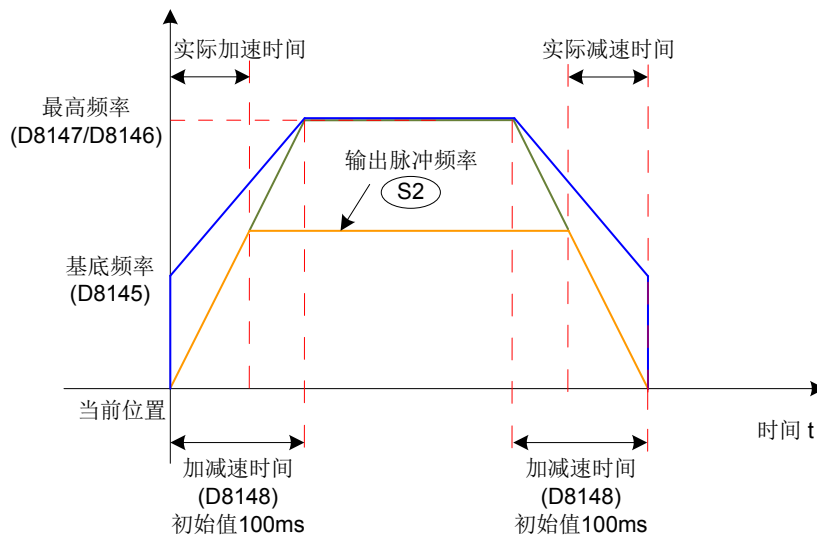
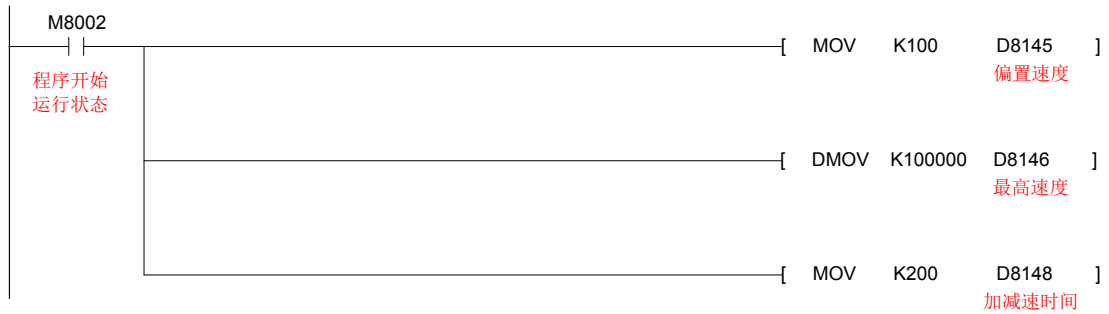


图 10-8 相对定位与绝对定位指令脉冲输出示意图

3 程序功能实现:

1) 配置脉冲输出的相关参数:

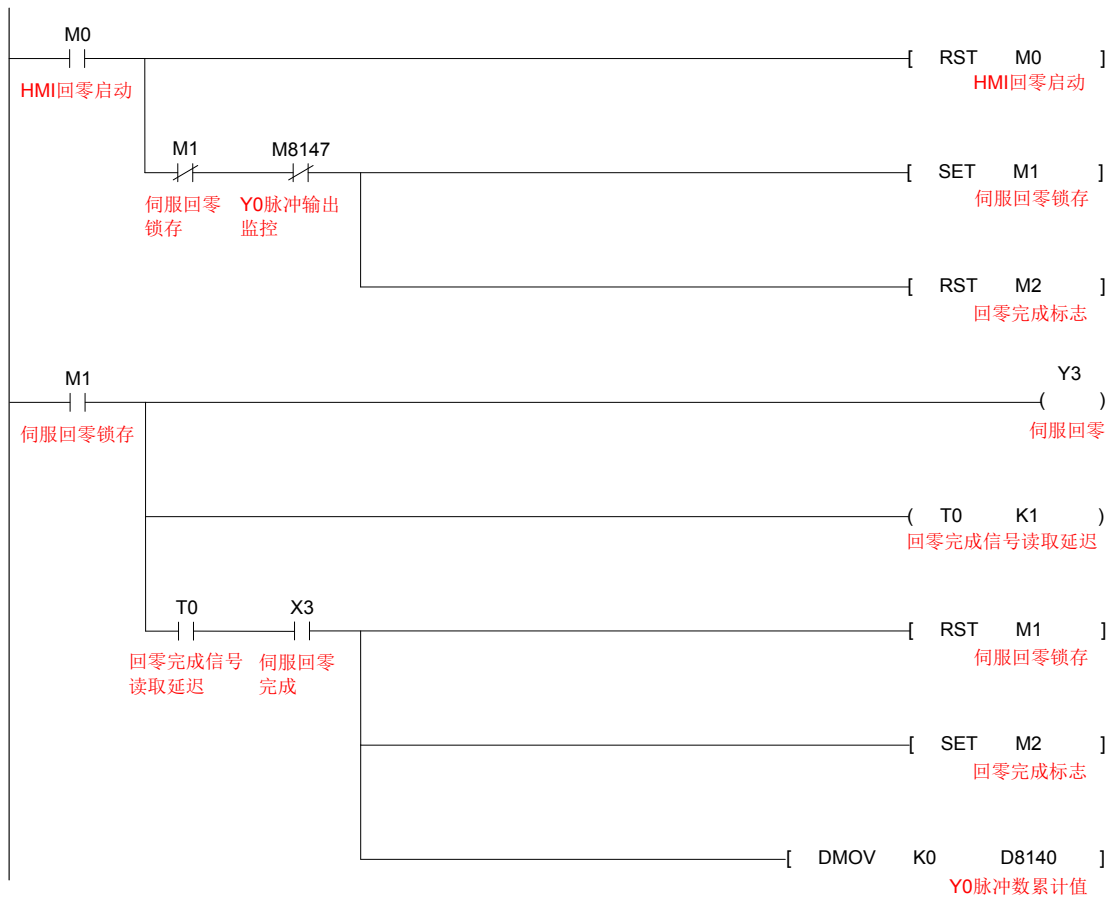


2) 伺服使能输出的控制, 只要伺服驱动器无故障输出信号即使能:

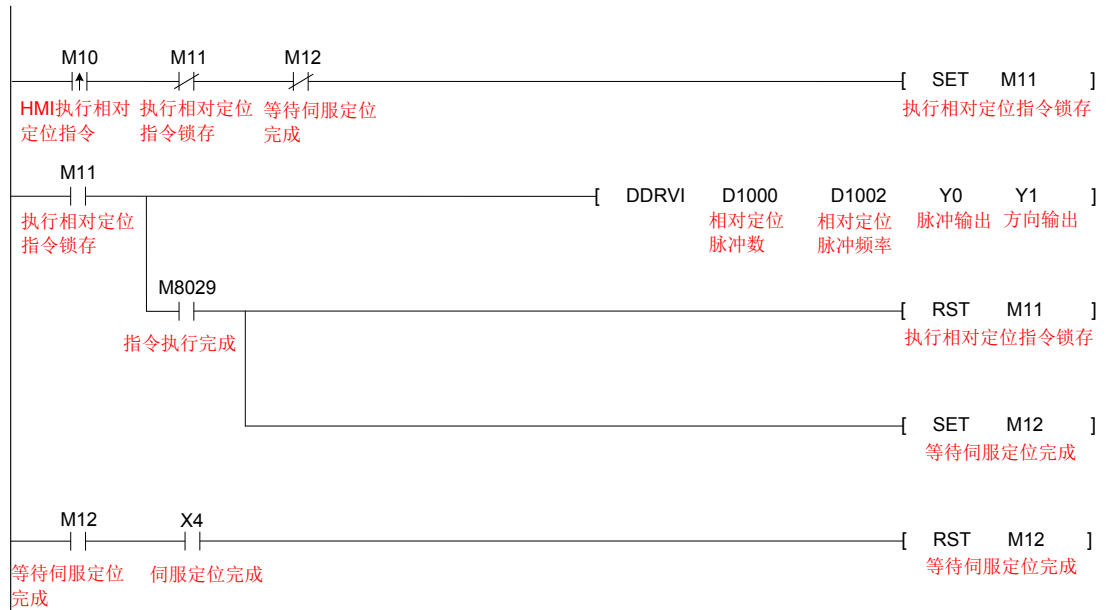


3) 执行伺服电机原点回归控制, 关于伺服回零功能详细说明, 请参考本手册第 5 章。

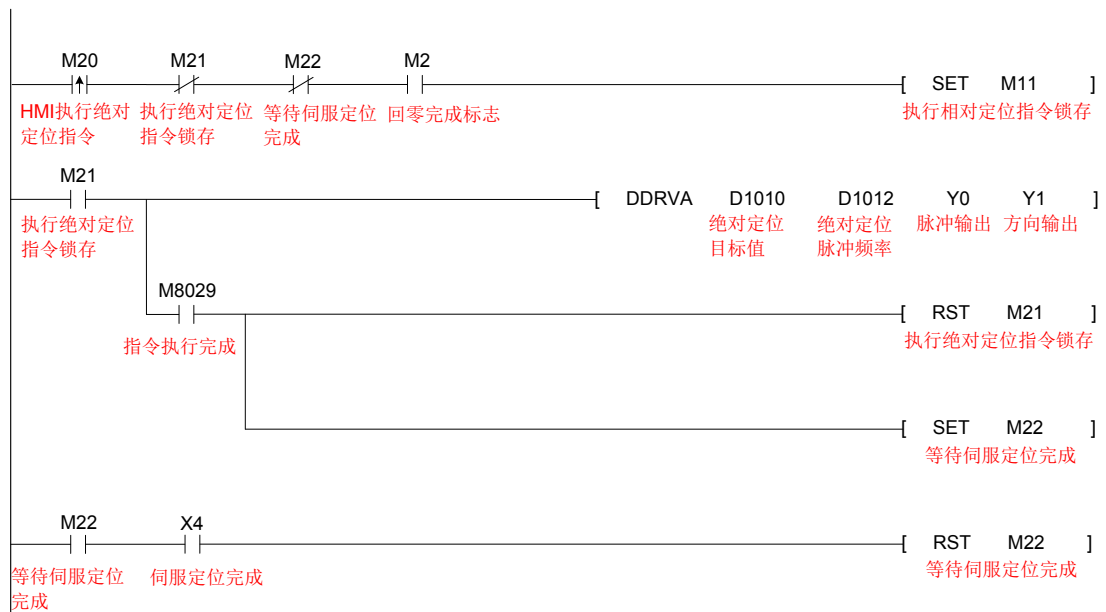
需要注意回原点使能信号和回原点完成输出信号的时序关系, 本案例中在输出回原点使能信号 100ms 后, 再去检测回原点完成信号:



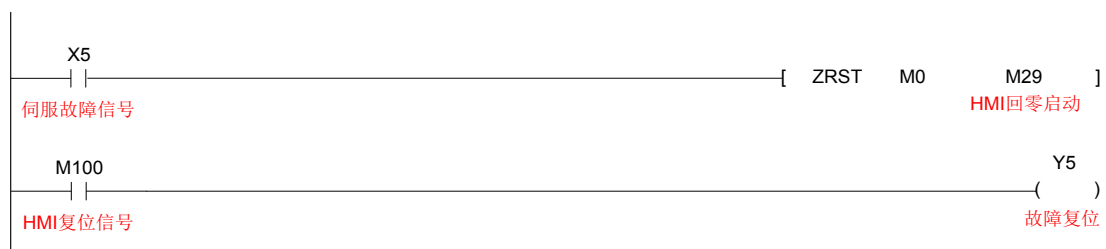
- 4) 执行相对定位指令，注意伺服定位完成输出的时间，此案例中 PLC 脉冲输出完成后，再检测伺服定位完成信号，M8029 为 ON 表示 PLC 的脉冲输出完成，且 M8029 的状态由系统根据指令的执行情况决定，不需要人为干预：



- 5) 执行绝对定位指令，本案例中伺服原点回归完成后才能执行绝对定位指令，否则无实际意义：



- 6) 当伺服出现故障时，应立即复位所有动作，同时，回零完成标志位清零。
故障复位可通过外部 DI 端子操作或断电重启实现，具体可参考本手册第 8 章。



10.1.5 增益调整

关于增益调整详细说明，请参考本手册第 6 章，本案例中涉及的主要性能参数如下：

1 H08-15 负载惯量比：

在伺服为使能的情况下（面板显示“Rdy”）进入 H0D-02 功能码，通过按“UP”、“DOWN”键测得一个相对稳定的数值后，长按“SET”键即可将测得的负载惯量比设置到 H08-15 当中；

2 设置自动刚性等级表，先将 H09-00 设置为 1 后，设置 H09-01 的值：

该值越高表示电机的刚性越高，伺服对 PLC 发送脉冲指令的响应也越快，但若该值设置过高，则会引起电机啸叫和振动，本例中设置到 16 级刚性；

3 振动抑制：

若某些场合必须设置一个较高的电机刚性等级，但此时电机啸叫和振动，则可尝试开启伺服自动陷波器功能 H09-02，一般可以先设置成 1（开启一个自动陷波器），再让电机正反转运行一段时间后，若啸叫和震动消失，则满足要求，否则可尝试开启两个陷波器（H09-02 设置为 2），再让电机运行一段时间后，观察是否有效。

案例 2 典型的脉冲序列定位控制 (CNC 控制器)

10.2.1 工程描述

本案例主要描述通过新代和宝元 CNC 对汇川 SV660 系列伺服进行半闭环控制，实现伺服常规正反转定位。

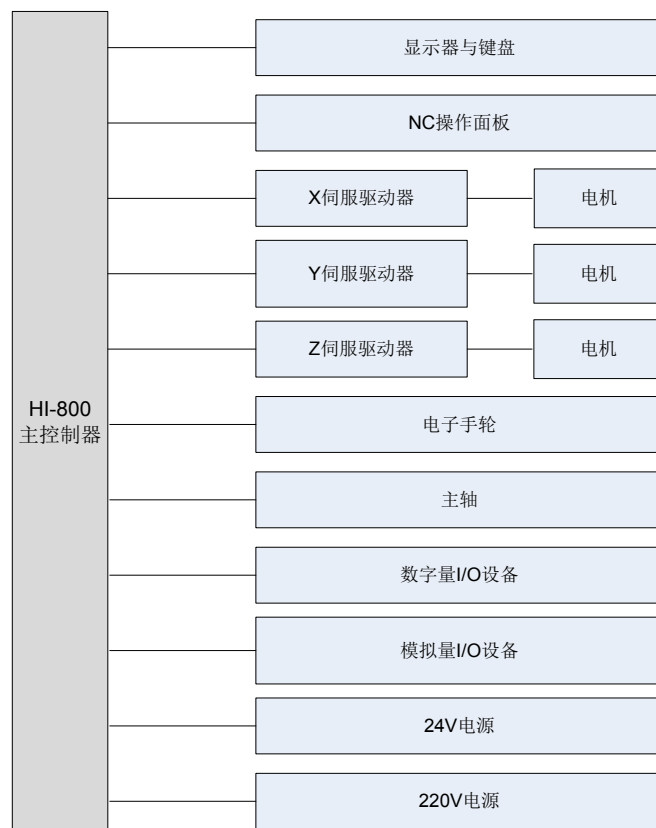


图 10-9 系统控制框图

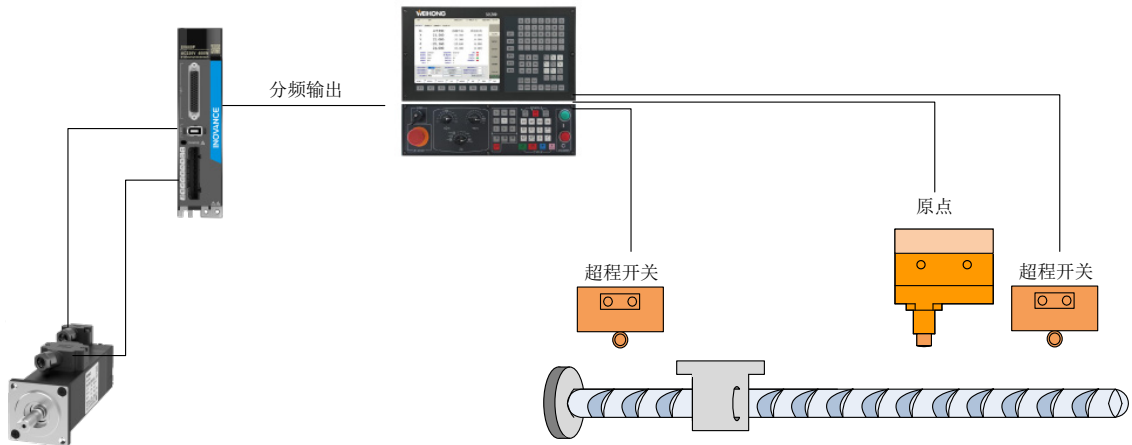


图 10-10 案例原理图

10.2.2 产品选型与配线

新代 CNC 系统配置及描述：

产品名称	型号	数量	备注
新代数控系统	SYNTEC CNC 10B	1 台	支持最多 8 轴控制
汇川 SV660P 伺服	SV660PS6R6I MS1H3-85B15CB-A331Z	1-8 套	电机编码器为 23bit

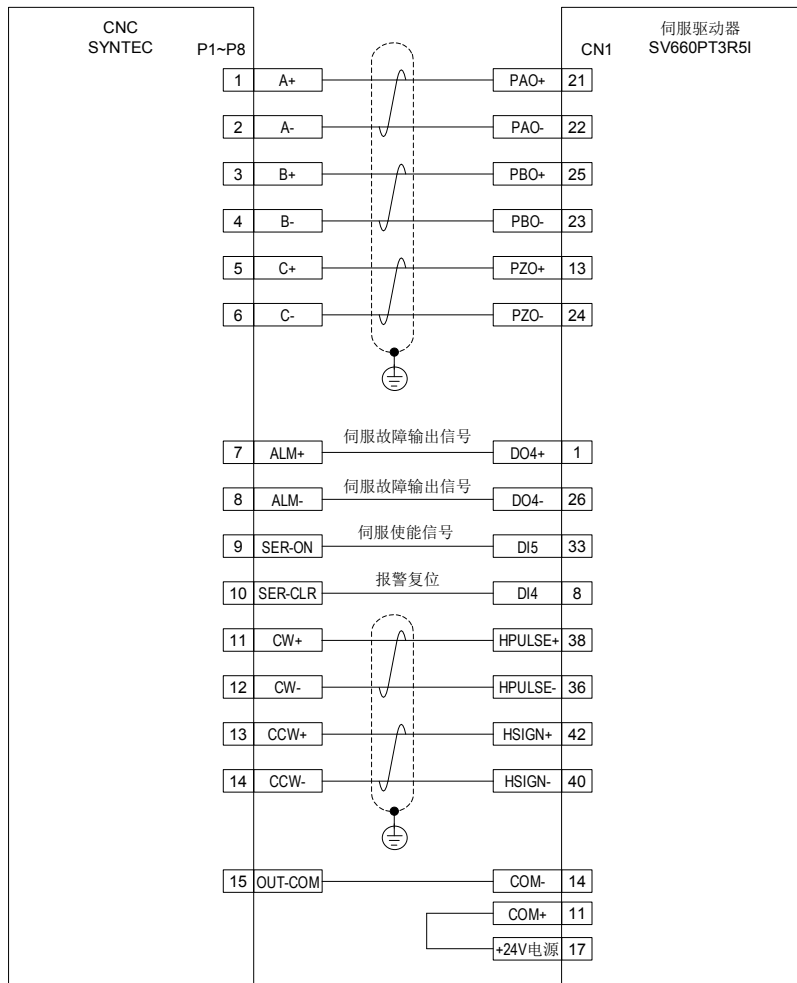


图 10-11 新代 CNC 与 SV660P 接线图

10.2.3 伺服参数设置

参数	设置值	说明	备注
H02-00	1	位置模式控制	-
H03-08	2	DI4 功能为“故障与警告复位”	默认 H03-09=0, 低电平有效
H03-10	0	DI5 功能为“伺服使能信号”	默认 H03-11=0, 低电平有效
H04-06	11	DO4 输出“故障输出”信号	-
H05-07	8388608	电子齿轮比分子	根据实际需求设置
H05-09	10000	电子齿轮比分母	根据实际需求设置
H05-15	2	脉冲串形态	根据实际需求设置
H05-17	10000	编码器分频脉冲数	根据实际需求设置
H09-00	1	参数自调整模式, 用刚性表自动调节增益参数	-
H09-01	16	刚性等级选择	根据调试效果设定

10.2.4 增益调整

若 CNC 指令方向和伺服运行方向相反, 则需要修改 H02-02 为 1(出厂默认 0);

若伺服在 CNC 中系统脉冲反馈方向和指令要求方向相反, 则需修改 H02-03 为 1, 否则反之。(出厂默认为 0)

关于增益调整详细说明, 请参考本手册第 6 章, 本案例中涉及的主要性能参数如下:

1 H08-15 负载惯量比:

在伺服使能情况下(面板显示“rdy”)进入 H0D-02 功能码, 通过“UP”/“DOWN”键测得一个相对比较稳定的数值后, 长按“Set”键即可将测得的负载惯量比保存至 H08-15 当中;

2 设置自动刚性等级表, 先将 H09-00 置 1 后, 设置 H09-01 的值:

该值越高表示电机的刚性越高, 伺服对 PLC 发送脉冲指令的响应也越快, 但若该值设置过高则会引起电机的啸叫和振动, 本例中设置到 16 级刚性;

3 振动抑制

若某些场合必须设置一个较高的电机刚性等级, 但此时电机啸叫和振动, 则可尝试开启伺服自动陷波器功能 H09-02, 一般可以先设置成 1(开启一个自动陷波器), 再让电机正反转运行一段时间, 若啸叫和震动消失, 则满足要求, 否则可尝试开启两个陷波器(H09-02 设置为 2), 再让电机运行一段时间后, 观察是否有效。

案例 3 典型的总线定位控制 (CANlink3.0)

10.3.1 工程描述

本案例主要描述使用汇川 H3u 系列 PLC 通过 CANlink3.0 总线的方式对伺服进行定位控制，实现伺服常规正反转点动，以及定位控制。

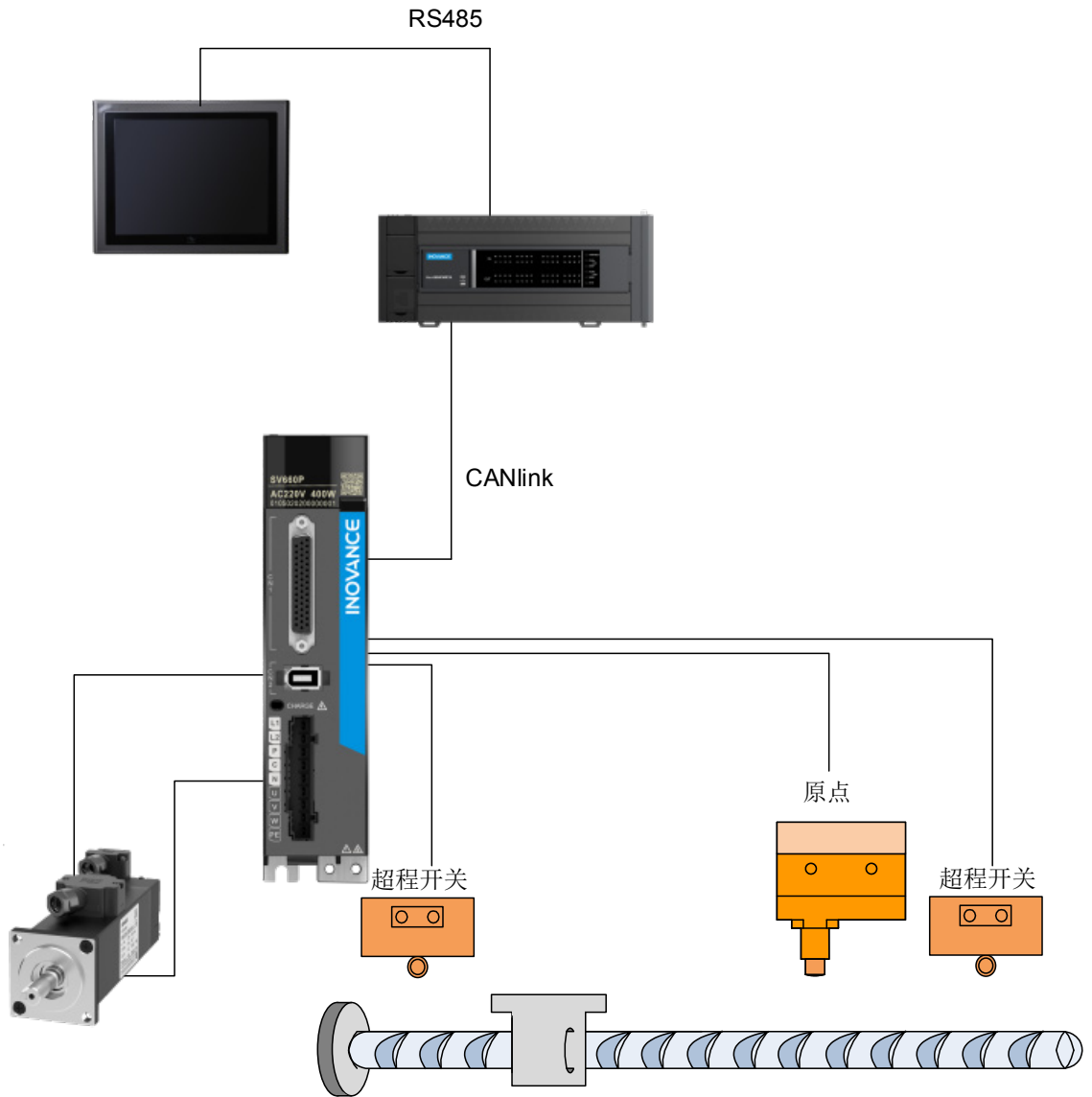


图 10-12 案例原理图

10.3.2 产品选型与配线

产品名称	型号	数量	备注
HMI	IT5070T	1 台	
PLC	H3U-3232MT	1 台	
汇川 SV660 伺服	SV660PS2R8I-C MS1H1-40B30CB-A331Z	16 套	

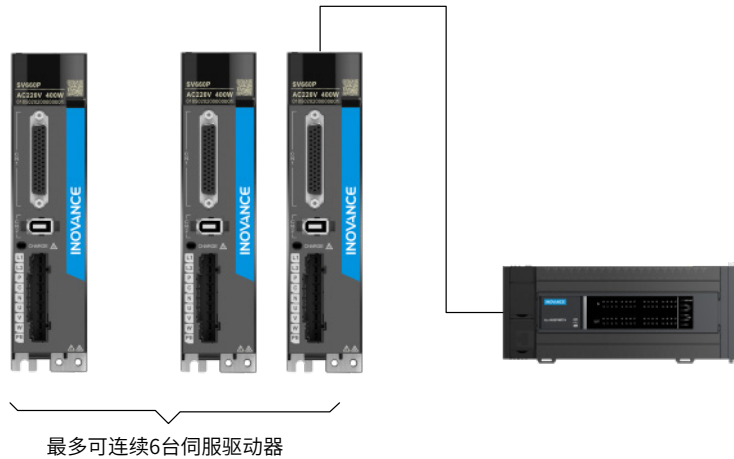


图 10-13 硬件接线示意图

驱动器侧 CN3/CN4 端子排序		PLC 侧 CAN 端子排序	
信号名称	针脚号	信号名称	针脚号
CANH	1	CANH	2
CANL	2	CANL	4
CGND	3	CGND	5
PE(屏蔽网层)	壳体	PE	3



NOTE

◆ PLC 站号设为 63，PLC 的拨码开关需要设置 -00111111。

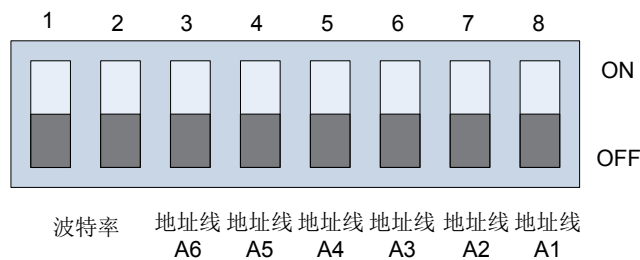


图 10-14 H3u 拨码拨码开关示意图

波特率设置：2Bits			站号设置：6Bits					
波特率	Bit1	Bit0	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
500K	0	0	按照二进制取值：如 Bit5-0 为 011011，则代表站号为：27					
100K	0	1						
1M	1	0						
50K	1	1						

10.3.3 伺服参数设置

参数	设置值	说明	备注
H02-00	1	位置控制模式	-
H03-10	0	DI5 端子功能: 0	-
H05-00	2	位置指令来源为“多段位置指令”	-
H05-02	10000	电机每旋转一圈的指令脉冲	根据需求设置
H05-30	1	原点复归使能 (触发 HomingStart 信号回原)	根据需求设置
H05-31	1	反向回零, 减速点、原点为原点开关	根据需求设置
H11-00	3	多段位置运行方式: 顺序运行	-
H11-01	1	位移指令终点段数选择	-
H11-04	1	0: 相对位置指令 1: 绝对位置指令	-
H17-00	1	VDI1 功能为“伺服使能”	H17-01 默认为 0: 表示写入 1 时伺服使能有效
H17-02	18	VDI2 功能为“正向点动”	-
H17-04	19	VDI3 功能为“反向点动”	-
H17-06	28	VDI4 功能为“多段位使能” -	-
H17-08	32	HomingStart- 回原复归使能信号	-
H17-10	34	急停	-
H0C-00	1	驱动器轴地址	1
H0C-08	5	CAN 通信速率: 5-500K	-
H0C-09	1	使能 VDI	-
H0C-15	0	0=CANlink 协议 1=CANopen 协议	-
H0C-13	0	通信写功能码是否写入 EEPROM: 否	-

10.3.4 PLC 程序配置

在 AutoShop 新建工程时, 请将 PLC 类型选择为 H3U-R, 程序编写完成编译后会自动生成 CANlink 配置, 无需用户配置。

1 H3U 总线定位包含的指令

名称	描述
AXISENAB	伺服使能
AXISSTOP	伺服减速停止
AXISESTOP	伺服急停
AXISDRVA	绝对位置定位
AXISZRN	伺服回零
AXISJOG	伺服点动, 能流有效则一直走, 能流断开则停止

2 指令说明

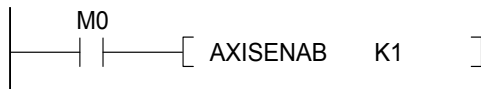
1) AXISENAB 伺服使能

编号	指令	参数			能流
			意义	类型	
	AXISENAB	1	轴号	Const	0: 除能 1: 使能

■ 指令参数说明:

轴号：对应站号或者轴号的伺服使能，能流有效则使能，否则不使能。正常使用时一直使能即可。轴号只能输入立即数。

■ 指令举例:



M0 = 0, 1 号伺服除能;

M0 = 1, 1 号伺服使能。

2) AXISSTOP 伺服减速停止

编号	指令	参数			能流
			意义	类型	
	AXISSTOP	1	轴号	Const	0: 除能 1: 使能

■ 指令参数说明:

轴号：对应站号或者轴号的伺服减速停止。当在定位过程中发现异常时可以使能该功能。轴号只能输入立即数。停止方式需要设置伺服驱动器。

■ 指令举例:



M1 = 1, 1 号伺服停止。

3) AXISSTOP 伺服急停（应用于发生异常时紧急停止伺服）

编号	指令	参数			能流
			意义	类型	
	AXISESTOP	1	轴号	Const	0: 除能 1: 使能

■ 指令参数说明:

轴号：对应站号或者轴号的伺服紧急停止。当在定位过程中发现异常时可以使能该功能。轴号只能输入立即数。停止方式需要设置伺服驱动器。

■ 指令举例：



M1 = 1, 1 号伺服停止。（驱动伺服内部急停位）

4) AXISDRVA: 绝对定位

编号	指令	参数		
			意义	类型
	AXISDRVA	1	轴号	Const
		2	位置	32 位 D 或 R 元件
		3	速度	32 位 D 或 R 元件
		4	加减速时间	D 元件或 R 元件
		5	完成标志	bool
		6	错误标记	bool

■ 指令参数说明：

轴号：K1~K16，最多 16 个轴，需要把伺服站号设置为对应的轴号。只能填入立即数。

位置：实际发给伺服的为脉冲当量。如 1000 表示 1000 个脉冲；

速度：定位速度。值为 1000，则伺服定位速度为 1000 转 / 分。注意：会连续占用后续两个字元件。

完成标记：启动后检测该元件即可知道是否定位完成，一般使用时，定位完成后可以启动同一个站号的定位指令。

错误标记：当发生错误时置位。

使能断开后会复位完成标志以及错误标记。

■ 指令举例：



■ 指令占用资源

(D0, D1) 位置脉冲数，(D2, D3) 伺服电机转数，(D4, D5) 内部运算，D10 加减速时间，M10 定位完成标志，M11 定位错误标志。

5) AXISZRN 回零

编号	指令	参数			能流
			意义	类型	
	AXISZRN	1	轴号	Const	0:
		2	原点位置偏移	32 位 D 或 R	
		3	完成	bool	1: 回零
		4	错误标记	bool	

■ 指令参数说明:

轴号: 需要回零的轴号, K1-K16

原点位置偏移: 如果需要的话可以设置原点偏移脉冲数的, 一般设置为 0, D 或者 R 元件。其后占用 2 个 D 元件作为内部运算使用。

完成标记: 回零完成后标记, S 或 M 元件。

错误标记: 错误标记位, 发生错误后置位。

■ 指令举例:



■ 指令资源占用

(D20, D21) 原点偏移脉冲数, (D22, D23) 内部运算, M20 回零完成标志, M21 回零错误标志。

6) AXISJOG 点动

编号	指令	参数			能流
			意义	类型	
	AXISJOG	1	轴号	Const	0: 定位
		2	速度	32 位 D 或 R	
		3	正向点动	bool	1: 点动
		4	反向点动	bool	

■ 指令参数说明:

轴号: 需要控制点动的伺服站号或轴号

速度: D 元件或者 R 元件。其后占用 2 个 D 元件作为内部运算使用。

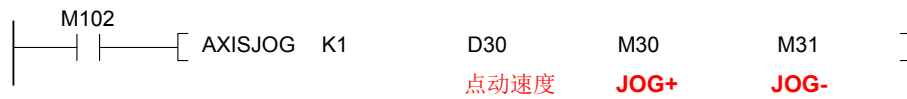
正向点动: M 或者 S 元件, 指令使能时且该位为 ON 时正向动作, OFF 时停止。

反向点动: M 或者 S 元件, 指令使能时且该位为 ON 时反向动作, OFF 时停止。

警告


- ◆ 反向点动后一个 M 或者 S 元件被占用, 作为错误报警。
- ◆ 正向反向同时使能则不动作, 另外, AXISJOG 点动功能与 AXISDRVA 绝对定位、AXISZRN 回零指令的能流不能同时使能, 上述动作均会动作, 从而导致不可预想的行为。

■ 指令举例：



■ 指令资源占用

(D30,D31) 点动速度，(D32, D33) 内部运算，M30 点动正转，M31 点动反转，M32 错误报警。



NOTE

- ◆ AXISJOG 点动功能与 AXISDRVA 绝对定位、AXISZRN 回零指令的能流不能同时导通。
- ◆ 通过以上 6 条指令就可实现对伺服的使能、停止、点动及定位控制。

3 后台 CANlink 配置生成

AutoShop 编译指令后，会自动生成 CANlink 配置表。

自动添加的 CANlink 配置表对应伺服参数表：

编号	触发方式	触发条件	发送寄存器	接收寄存器	寄存器个数	功能
主站						
1	事件	S1 + 0	S2 + 0	H0524	2	机械原点偏移量
2	事件	S1 + 1	S2 + 2	H0604	1	点动速度
3	事件	S1 + 2	S2 + 3	H110E	2	设定速度
			S2 + 4	H110F		加减速时间
4	事件	S1 + 3	S2 + 5	H110C	2	设定位置 32bit
5	时间	20	S2 + 7	H3100	1	控制伺服状态 VDI
从站						
1	时间	50	H0B00	S2 + 8	1	当前速度
2	时间	10	H0B07	S2 + 9	2	当前位置
	事件			1		H0524
3	事件	1	H3001	S2 + 13	2	VD01
			H3002	S2 + 14		VD02
4	事件	1	H0604	S2 + 15	1	校验点动速度
5	事件	1	H110C	S2 + 16	4	校验设定位置 32bit
			H110E	S2 + 18		校验设定速度
			H110F	S2 + 19		校验加减速时间
注意：	S1=M7200	S2=D7200	每个站占用 4 个 M 软件与 20 个 D 元件，顺序下移			

案例 4 SV660P 伺服 MODBUSRTU 通信配置

10.4.1 工程描述

本案例主要描述汇川 H2U和汇川 SV660 的 MODBUS RTU 通信连接。可以通过配表或程序两种方式实现。本案例以写速度 (H06-03) 和读速度 (H0B-00) 为例说明。

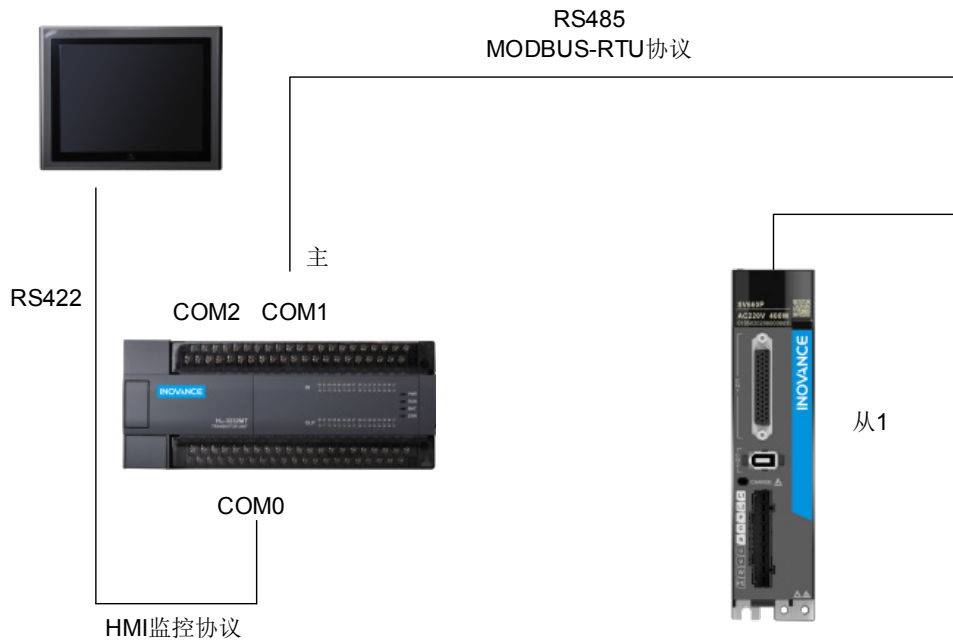


图 10-15 案例原理与接线图

10.4.2 产品选型与配线

1 汇川 H2U 与 SV660P

产品名称	型号	数量	备注
PLC	H2U-1616MT/MR	1 台	
汇川 SV660 伺服	SV660PS2R8I MS1H3-40B30CB-A331Z	1 套	

PLC 侧 COM1 端子排序		驱动器侧 CN3/CN4 端子排序	
信号名称	针脚号	信号名称	针脚号
RS485+	1	RS485+	4
RS485-	2	RS485-	5
		PE(屏蔽网层)	壳体

2 西门子 PLC 与 SV660P

西门子 S7200 PLC		驱动器侧 CN3/CN4 端子排序	
PLC PORT0-RS485 9 Pin	针脚号	信号名称	针脚号
Data+	3	RS485+	4
data-	8	RS485-	5
PE(屏蔽网层)	壳体	PE(屏蔽网层)	壳体

3 三菱 FX3U 与 SV660P

三菱 FX3U PLC		驱动器侧 CN3/CN4 端子排序	
FX3U-485-BD	引脚号	信号名称	引脚号
SDA	短接	RS485+	4
RDA			
SDB	短接	RS485-	5
RDB			
SG	壳体	PE(屏蔽网层)	壳体

1) GX 软件设置参数 (通信端口 1 初始化):

通信端口 1 设置 (RS485, 19200, 7, N, 1)

LD M8002

初始 ON

MOV H0C91 D8120

通信端口 1 设置

SET M8161

通信格式为 8 位

2) 两个主要指令使用 (参考 FX3U 的通信使用手册)

RS D100 K8 D120 K8

D100: 站号为 "?"

D120: 接收数据起始地址 (8 字节)

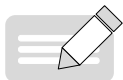
CRC D100 D106 K6

D100: 站号为 "?"

D106: CRC 校验后的地址

4 欧姆龙 PLC 与 SV660P

欧姆龙 CP1L		驱动器侧 CN3/CN4 端子排序	
PLC PORT0-RS485 9 Pin	引脚号	信号名称	引脚号
SDB+	-	RS485+	4
SDA-	-	RS485-	5
PE(屏蔽网层)	壳体	PE(屏蔽网层)	壳体



NOTE

◆ PLC 通信卡背面 DIP 开关设置 2, 3, 5, 6 为 ON, 其余为 OFF。

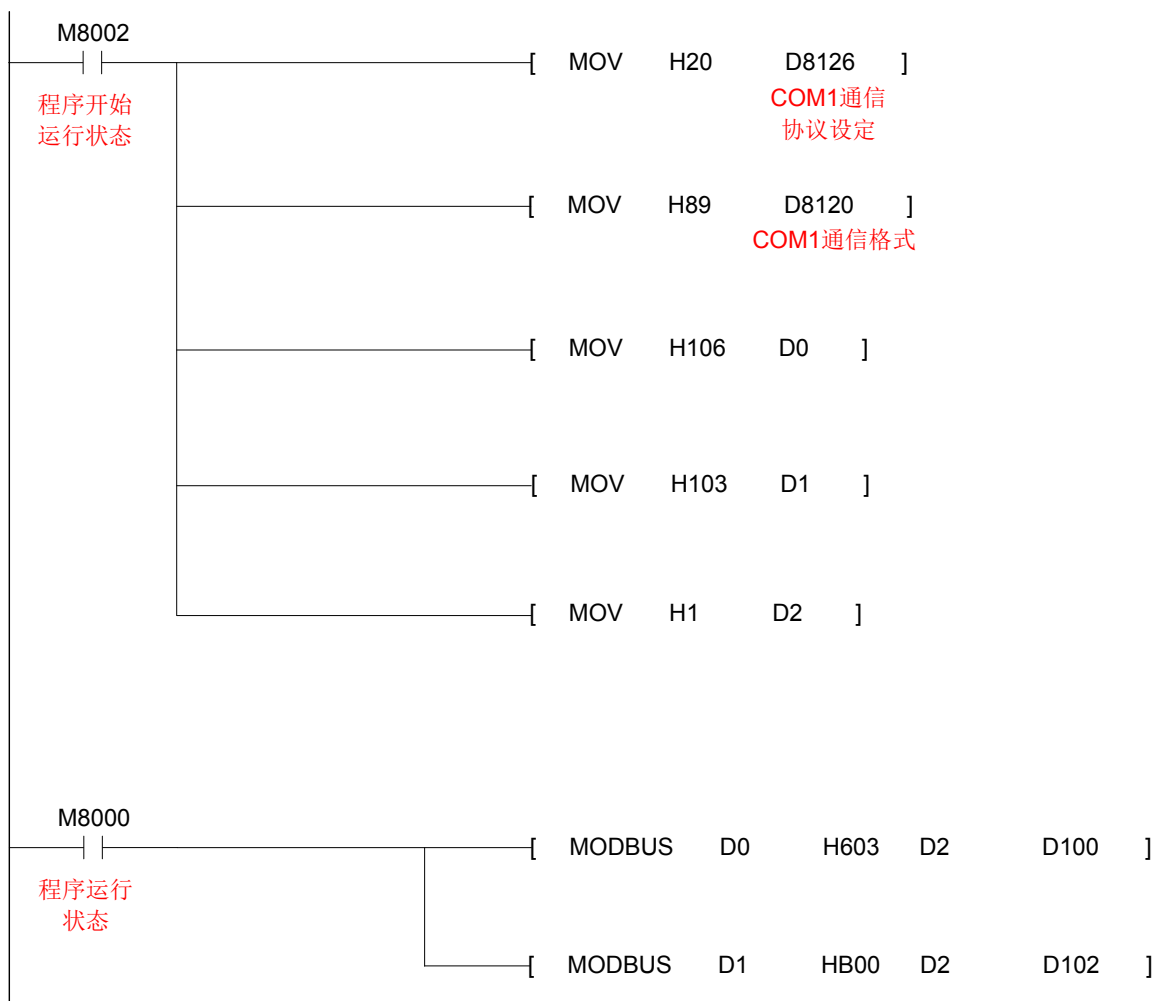
1

10.4.3 伺服参数设置

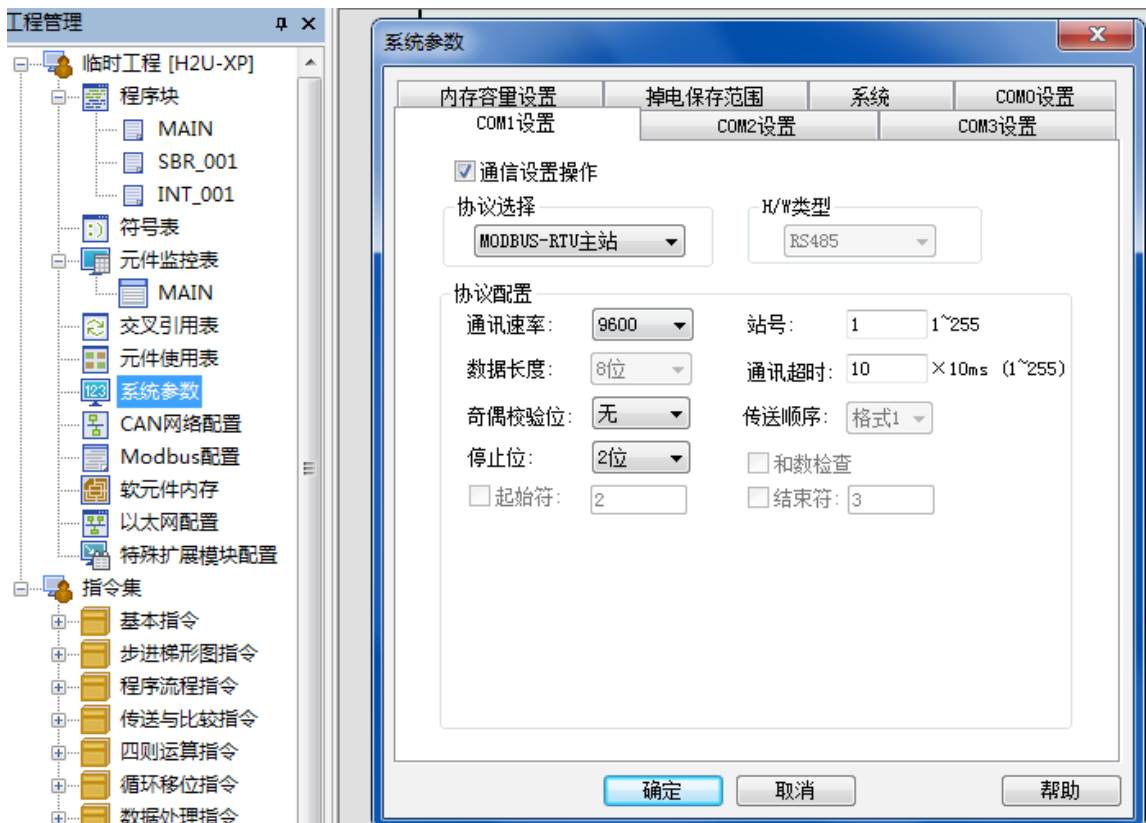
参数	设置值	说明	备注
HC-00	1	驱动器轴地址	-
HC-02	5	串口波特率设置	3-19200
HC-26	1	MODBUS 通信数据高低位顺序	0= 高十六位在前 低十六位在后 1= 低十六位在前 高十六位在后

10.4.4 PLC 程序案例

1 程序方法实现



2 配表方式实现



Modbus配置

编号	设备名称	从站站号(H)	通讯方式	功能	触发条件	从站寄存器地址(H)	数据长度	主站缓冲区地址	重发次数	COM
1	slave	01	触发	读寄存器	M0	H0603	1	D102	3	1
2	slave	01	触发	写寄存器	M0	H0B00	1	D100	3	1

新增
插入
删除
上移
下移

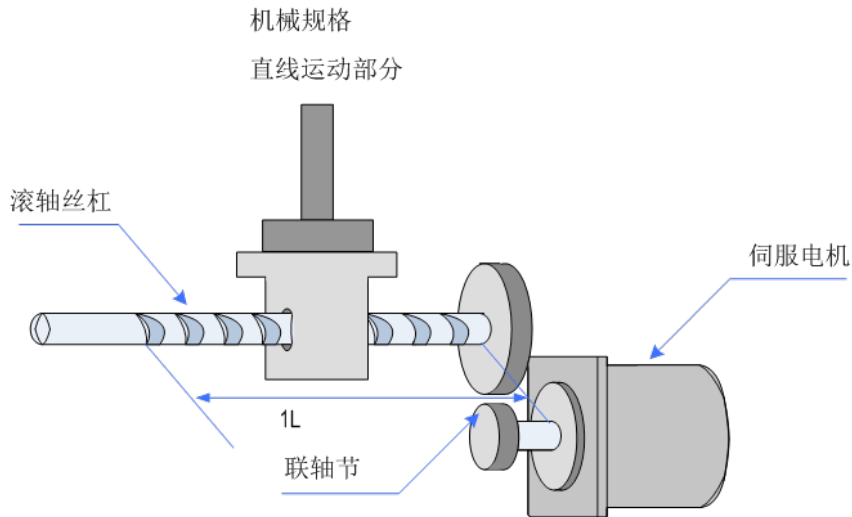


第 11 章 附录

11.1 伺服电机容量选定实例.....	418	H06 组 速度控制参数	445
11.1.1 位置控制选定实例.....	418	H07 组 转矩控制参数	446
11.1.2 速度控制选定实例.....	421	H08 组 增益类参数	447
11.2 国外标准对应.....	424	H09 组 自调整参数.....	449
11.2.1 CE 认证.....	424	H0A 组 故障与保护参数	451
11.2.2 符合低电压指令的条件.....	424	H0B 组 监控参数	452
11.2.3 符合 EMC 指令的条件	425	H0C 组 通信参数	454
11.2.4 EMC 标准介绍	425	H0D 组 辅助功能参数.....	455
11.2.5 EMC 滤波器选型指导	425	H11 组 多段位置功能参数.....	456
11.2.6 电缆要求及布线.....	431	H12 组 多段速度参数	459
11.2.7 漏电流抑制	433	H17 组 虚拟 DIDO 参数	463
11.2.8 常见 EMC 问题解决建议.....	434	H30 组 通信读取伺服相关变量	466
11.2.9 对应 UL 标准时的注意事项	434	H31 组 通信给定伺服相关变量	466
11.3 功能码参数一览表	435	DIDO 功能定义	466
H00 组 伺服电机参数	435		
H01 组 驱动器参数.....	436		
H02 组 基本控制参数	437		
H03 组 端子输入参数	438		
H04 组 端子输出参数	440		
H05 组 位置控制参数	441		

11.1 伺服电机容量选定实例

11.1.1 位置控制选定实例



负载速度 $V_L=15\text{m/min}$

直线运动部分重量 $m=80\text{kg}$

滚珠丝杠长度 $l_B=0.8\text{m}$

滚珠丝杠直径 $d_B=0.8\text{m}$

滚珠丝杠节距 $P_B=0.005\text{m}$

联轴节重量 $m_c=0.3\text{kg}$

联轴节外径 $d_c=0.03\text{m}$

进给次数 $n=40 \text{ 次 /min}$

进给长度 $L=0.25\text{m}$

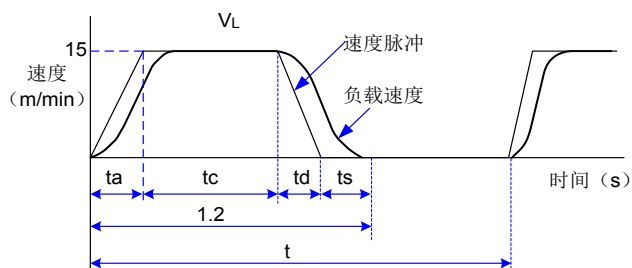
进给时间 $t_m=1.2\text{s}$ 以下

电气停止精度 $\delta=\pm 0.01\text{mm}$

摩擦系数 $\mu=0.2$

机械效率 $\eta=0.9$ (90%)

1 速度线图



$$t = \frac{60}{n} = \frac{60}{40} = 1.5(\text{s})$$

$$t_a = t_d, t_s = 0.1\text{s}$$

$$t_a = t_m - t_s - \frac{60L}{V_L} = 1.2 - 0.1 - \frac{60 \times 0.25}{15} = 0.1(\text{s})$$

$$t_c = 1.2 - 0.1 - 0.1 \times 2 = 0.9(\text{s})$$

2 转速

■ 负载轴转速

$$n_l = \frac{V_L}{P_B} = \frac{15}{0.005} = 3000(\text{min}^{-1})$$

■ 电机轴转速

由于联轴节直接连结，因此根据减速比 $1/R=1/1$

$$n_M = n_L \cdot R = 3000 \times 1 = 3000 (\text{min}^{-1})$$

3 负载扭矩

$$T_L = \frac{V_L}{P_B} = \frac{9.8 \mu \cdot m \cdot P_B}{2\pi R \cdot \eta} = \frac{9.8 \times 0.2 \times 80 \times 0.005}{2\pi \times 1 \times 0.9} = 0.139(\text{N} \cdot \text{m})$$

4 负载转动惯量

■ 直线运动部分

$$J_L = m \left(\frac{P_B}{2\pi R} \right)^2 = 80 \times \left(\frac{0.005}{2\pi \times 1} \right)^2 = 0.507 \times 10^{-4} (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

■ 滚珠丝杠

$$J_B = \frac{\pi}{32} P \cdot L_B \cdot d_B^4 = \frac{\pi}{32} \times 7.87 \times 10^3 \times 0.8 \times (0.016)^4 = 0.405 \times 10^{-4} (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

■ 联轴节

$$J_C = \frac{1}{8} m_C \cdot d_C^4 = \frac{1}{8} \times 0.3 \times (0.03)^2 = 0.338 \times 10^{-4} (\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

5 负载行走功率

$$P_O = \frac{2\pi n_M \cdot T_L}{60} = \frac{2\pi \times 3000 \times 0.139}{60} = 43.7 (\text{W})$$

6 负载加速功率

$$P_a = \left(\frac{2\pi}{60} n_M \right)^2 \frac{J_L}{t_a} = \left(\frac{2\pi}{60} \times 3000 \right)^2 \times \frac{1.25 \times 10^{-4}}{0.1} = 123.4 (\text{W})$$

7 伺服电机的临时设定

■ 选定条件

$T_L \leq$ 电机额定转矩

$P_a + P_o = (1 \sim 2) \times$ 电机额定输出

$n_M \leq$ 电机额定转速

$J_L \leq$ 伺服单元的容许负载转动惯量

从选定条件中进行如下临时选定。

伺服电机: MS1H1-20B30CB-A331Z

伺服驱动器: SV660PS2R8I

■ 伺服电机、伺服驱动器的各参数

额定输出: 200 (W)

额定转速: 3000 (min-1)

额定扭矩: 0.637 (N·m)

瞬间最大扭矩: 1.91 (N·m)

电机转子转动惯量: 0.158×10^{-4} (kg·m²)

机构容许负载转动惯量: 3.69×10^{-4} (kg·m²)

编码器脉冲数: 2500 (P/R)

■ 临时选定的伺服电机的确认

所需起动扭矩的确认

$$T_p = \frac{2\pi n m (J_M + J_L)}{60 t_a} + T_L = \frac{2\pi \times 3000 \times (0.209 + 1.25) \times 10^{-4}}{60 \times 0.1} + 0.139$$

$$= 0.597(\text{N}\cdot\text{m}) < \text{瞬间最大扭矩}\dots\text{可使用}$$

所需制动扭矩的确认

$$T_s = \frac{2\pi n m (J_M + J_L)}{60 t_a} - T_L = \frac{2\pi \times 3000 \times (0.209 + 1.25) \times 10^{-4}}{60 \times 0.1} - 0.139$$

$$= 0.319(\text{N}\cdot\text{m}) < \text{瞬间最大扭矩}\dots\text{可使用}$$

扭矩有效值的确认

$$T_{\text{rms}} = \sqrt{\frac{T_p^2 \cdot t_a + T_L^2 \cdot t_c + T_s^2 \cdot t_d}{t}} = \sqrt{\frac{(0.597)^2 \times 0.1 + (0.139)^2 \times 0.9 + (0.139)^2 \times 0.1}{1.5}}$$

$$= 0.205(\text{N}\cdot\text{m}) < \text{额定扭矩}\dots\text{可使用}$$

通过上述步骤临时选定伺服电机、伺服驱动器的容量可供使用。下面进行位置控制分析。

8 电子齿轮 (B/A) 的设定

由于电气停止精度 $\delta = \pm 0.01\text{mm}$, 因此设位置检测单位 $\Delta L = 0.01\text{mm/pulse}$ 。

$$\frac{P_B}{\Delta L} \times \left(\frac{B}{A}\right) = \frac{5}{0.01} \times \left(\frac{B}{A}\right) = 1048576 \times 4$$

$$k = \left(\frac{B}{A}\right) = \frac{1048576 \times 4}{500}$$

9 指令脉冲频率

指令脉冲频率

$$v_s = \frac{1000 \times 4 V_L}{60 \times \Delta L} = \frac{1000 \times 15}{60 \times 0.01} = 25,000(\text{pps})$$

10 偏移计数器滞留脉冲

■ 设位置环增益 $K_p = 30$ (l/s)

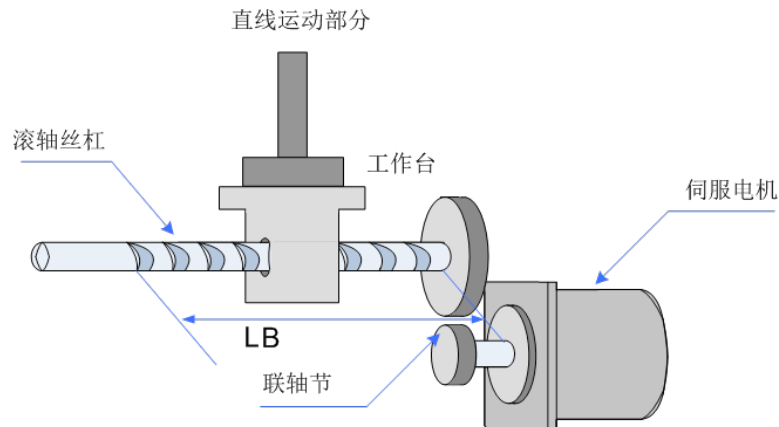
$$\varepsilon = \frac{v_s}{K_p} = \frac{25,000}{30} = 833(\text{pulse})$$

■ 电气停止精度

$$\pm\Delta\varepsilon = \pm \frac{\varepsilon}{(\text{伺服驱动器控制范围}) \times \frac{nM}{nR}} = \pm \frac{833}{5000 \times \frac{3000}{3000}} = \pm 0.17 < \pm 1(\text{pulse}) = \pm 0.01(\text{pulse})$$

通过上述步骤，从位置控制方面临时选定的伺服电机、伺服驱动器可供使用。

11.1.2 速度控制选定实例



负载速度 $V_L=15\text{m/min}$

直线运动部分重量 $m=80\text{kg}$

滚珠丝杠长度 $LB=1.4\text{m}$

滚珠丝杠直径 $d_B=0.04\text{m}$

滚珠丝杠节距 $P_B=0.01\text{m}$

联轴节重量 $m_c=1\text{kg}$

联轴节外径 $d_c=0.06\text{m}$

进给次数 $n=40 \text{ 次/min}$

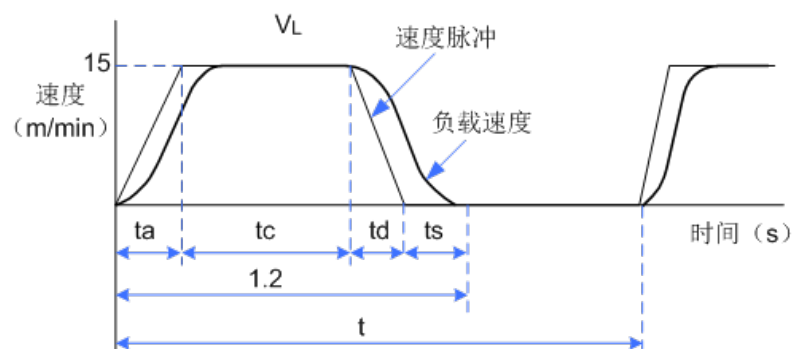
进给长度 $L=0.275\text{m}$

进给时间 $t_m=1.2\text{s}$ 以下

摩擦系数 $\mu=0.2$

机械效率 $\eta=0.9$ (90%)

1 速度线图



$$t = \frac{60}{n} = \frac{60}{40} = 1.5(\text{s})$$

设 $t_a = t_d$

$$t_a = t_m - t_s - \frac{60L}{V_L} = 1.2 - 0.1 - \frac{60 \times 0.25}{15} = 0.1(\text{s})$$

$$t_c = 1.2 - 0.1 \times 2 = 1.0(\text{s})$$

2 转速

■ 负载轴转速

$$n_l = t_m \cdot \frac{V_L}{P_B} = \frac{15}{0.01} = 1500(\text{min}^{-1})$$

■ 电机轴转速

由于联轴节直接连结，因此根据减速比 $1/R=1/1$

$$n_M = n_L \cdot R = 1500 \times 1 = 1500(\text{min}^{-1})$$

3 负载扭矩

$$T_L = \frac{V_L}{P_B} = \frac{9.8 \mu \cdot m \cdot P_B}{2\pi R \cdot \eta} = \frac{9.8 \times 0.2 \times 500 \times 0.01}{2\pi \times 1 \times 0.9} = 1.73(\text{N} \cdot \text{m})$$

4 负载转动惯量

■ 直线运动部分

$$J_L = m \left(\frac{P_B}{2\pi R} \right)^2 = 500 \times \left(\frac{0.01}{2\pi \times 1} \right)^2 = 12.7 \times 10^{-4}(\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

■ 滚珠丝杠

$$J_B = \frac{\pi}{32} P \cdot L_B \cdot d_B^4 = \frac{\pi}{32} \times 7.87 \times 10^{-3} \times 1.4 \times (0.04)^4 = 27.7 \times 10^{-4}(\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

■ 联轴节

$$J_C = \frac{1}{8} m_C \cdot d_C^4 = \frac{1}{8} \times 1 \times (0.06)^4 = 4.5 \times 10^{-4}(\text{kg} \cdot \text{m}^2)$$

5 负载行走功率

$$P_O = \frac{2\pi n_M \cdot T_L}{60} = \frac{2\pi \times 1500 \times 1.73}{60} = 272(\text{W})$$

6 负载加速功率

$$P_a = \left(\frac{2\pi}{60} \text{nm} \right)^2 \frac{J_L}{t_a} = \left(\frac{2\pi}{60} \times 1500 \right)^2 \times \frac{44.9 \times 10^{-4}}{0.1} = 1108(\text{W})$$

7 伺服电机的临时设定

■ 选定条件

$T_L \leq$ 电机额定转矩

$P_a + P_o = (1 \sim 2) \times$ 电机额定输出

$n_M \leq$ 电机额定转矩

$J_L \leq$ 伺服单元的容许负载转动惯量

从选定条件中进行如下临时选定。

伺服电机: ISMH3-85C15CD-U231Y

伺服驱动器: SV660PT5R4I

■ 伺服电机、伺服驱动器的各参数

额定输出: 850 (W)

额定转速: 1500 (min⁻¹)

额定扭矩: 5.39 (N·m)

瞬间最大扭矩: 13.8 (N·m)

电机转子转动惯量: 13.0×10^{-4} (kg·m²)

机构容许负载转动惯量: 69.58×10^{-4} (kg·m²)

8 临时选定的伺服电机的确认

■ 所需起动扭矩的确认

$$T_p = \frac{2\pi n m (J_M + J_L)}{60 t a} + T_L = \frac{2\pi \times 1500 \times (13.9 + 44.9) \times 10^{-4}}{60 \times 0.1} + 1.73$$

$$= 11 (\text{N}\cdot\text{m}) \quad < \text{瞬间最大扭矩...可使用}$$

■ 所需制动扭矩的确认

$$T_s = \frac{2\pi n m (J_M + J_L)}{60 t a} - T_L = \frac{2\pi \times 1500 \times (13.9 + 44.9) \times 10^{-4}}{60 \times 0.1} - 1.73$$

$$= 7.5 (\text{N}\cdot\text{m}) \quad < \text{瞬间最大扭矩...可使用}$$

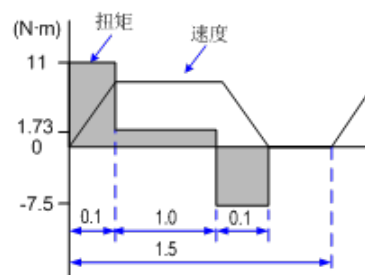
■ 扭矩有效值的确认

$$T_{\text{rms}} = \sqrt{\frac{T_p^2 \cdot t_a + T_L^2 \cdot t_c + T_s^2 \cdot t_d}{t}} = \sqrt{\frac{(11)^2 \times 0.1 + (1.73)^2 \times 0.1 + (7.5)^2 \times 0.1}{1.5}}$$

$$= 3.72 (\text{N}\cdot\text{m}) \quad < \text{额定扭矩...可使用}$$

9 选定结果

通过上述步骤临时选定的伺服电机、伺服驱动器可供使用。扭矩线图如下所示。



11.2 国外标准对应

11.2.1 CE 认证

■ CE 标记



图 11-1 CE 标记

1) “CE 标志”是在欧洲地区进行商业贸易（生产、进口、销售）时，表示产品符合安全、环境标准等的标记。欧洲统一标准有机械产品的标准（机械指令）、电器产品的标准（低电压指令）、电磁干扰的标准（EMC 指令）等。

2) 欧洲地区的商业贸易（生产、进口、销售）必须有 CE 标记。

3) 本驱动器符合低电压指令及 EMC 指令，贴有 CE 标记。

低电压指令：2014/35/EU

EMC 指令：2014/30/EU

4) 安装有驱动器的机械和装置也必须有 CE 标记。

5) 将 CE 标记贴于安装有驱动器的产品时，责任应由最终组装产品的客户承担。请由客户确认最终产品的机械及装置是否符合欧洲统一标准。

11.2.2 符合低电压指令的条件

本驱动器按照 IEC 61800-5-1: 2007 进行了试验，并确认其符合低电压指令。

为了使安装有本驱动器的机械及装置符合低电压指令，需满足以下条件。

■ 安装场所

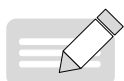
安装驱动器时，必须符合 IEC60664 所规定的过电压分类 3、污染度 2 以下的条件。

■ 输入侧（一次侧）保险丝的连接

为了防止因短路而发生事故，请务必在输入侧连接保险丝。输入侧保险丝须符合 UL 标准，请从下表所示的与驱动器最大输入值相符的产品中选择。

表 11-1 推荐熔断器选型表

伺服驱动器系列	伺服驱动器型号	Servo Drive Model	额定输入电流	推荐熔断器 Bussmann
单相 220 V				
SIZE-A	SV660PS1R6I	SV660NS1R6I	2.3	FWP-15B
	SV660PS2R8I	SV660NS2R8I	4	FWP-20B
	SV660PS5R5I	SV660NS5R5I	7.9	FWP-20B
三相 220 V				
SIZE-A	SV660PS5R5I		3.7	FWP-20B



NOTE

- ◆ 保险丝熔断或接线断路器跳闸时，请勿立即接通电源或进行机器操作。请检查电缆接线以及外围机器的选型是否正确，找出问题原因。无法确定原因时，请与本公司联系，切勿擅自接通电源或操作机器；
- ◆ 驱动器输入各线上都应该连接保险丝。当某一线保险丝熔断时，请更换所有的保险丝。

■ 防止异物进入

SV660P 系列产品为机柜内安装产品，需要安装在最终系统中使用，最终系统应提供相应的防火外壳、电气防护外壳和机械防护外壳等，并符合当地法律法规和相关 IEC 标准要求。

■ 接地

采用 400 V 级驱动器时，请将驱动器的电源中性点接地。

11.2.3 符合 EMC 指令的条件

电磁兼容性 EMC (ElectroMagnetic Compatibility) 是指电气和电子设备在电磁干扰的环境中正常工作的能力，以及不对本地其他设备或系统释放过多的电磁干扰，以免影响其他设备稳定工作的能力。因此，EMC 包括两个方面的要求：一方面是指设备在正常运行过程中对所在环境产生的电磁干扰不能超过一定的限值；另一方面是指对所在环境中存在的电磁干扰具有一定程度的抗扰度而正常工作的能力，即电磁敏感性。

在以下条件下 SV660P 系列驱动器符合欧洲 EMC 指令 2014/30/EU。满足标准 EN 61800-3 C2 类要求。

- 1) 控制器输入端需安装推荐的外置 EMC 滤波器，并在输出端选择屏蔽线，保证滤波器的可靠接地和输出线屏蔽层的 360° 搭接地。EMC 滤波器的选择请参见“11.2.5 节”内容。
- 2) 输入端需要安装推荐的交流电抗器，电抗器选择请参见“11.2.5 节”。
- 3) 控制器与电机之间的驱动线缆需采用屏蔽线缆，线缆选择与安装请参见“第 3 章”。
- 4) 按照推荐的电缆布线方法来安装控制器和布线，请参见“第 3 章”。
- 5) 在必要时安装共模滤波器。



NOTE

- ◆ 如果用于第一类环境中，驱动器可能造成无线电干扰。除了本章所提到 CE 符合性要求以外，用户还要在必要时采取措施来防止干扰。
- ◆ 安装有驱动器的系统生产商负责系统符合欧洲 EMC 指令的要求，根据系统的应用环境，保证系统满足标准 EN 61800-3: 2004 +A1: 2012 要求。

11.2.4 EMC 标准介绍

第一环境：第一环境包括民用设施。也包括不通过中间变压器直接连接到为民用建筑物供电的低压电网的设施。

第二环境：第二环境包括除了直接连接到为民用建筑物供电的低压电网以外的设施。

C1 类设备：电气传动系统的额定电源低于 1000V，在第一环境中使用。

C2 类设备：电气传动系统的额定电压低于 1000 V，不能是插入式设备或可移动式设备，在第一环境中使用时只能由专业人士进行安装和调试。

C3 类设备：电气传动系统的额定电压低于 1000 V，适用于第二环境，不适用于第一环境。

C4 类设备：电气传动系统的额定电压不低于 1000 V，或额定电流不小于 400 A，或者适用于第二环境的复杂系统中。

11.2.5 EMC 滤波器选型指导

■ AC 输入滤波器

滤波器与驱动器之间的连接电缆必须尽可能短，应小于 30cm。同时保证滤波器与驱动器连接至同一接地参考面上，要保证滤波器的可靠接地。否则滤波器的滤波效果无法达到；

■ 标准 EMC 滤波器

选配该系列滤波器可满足 CE 认证 EN 61800-3 C2 类发射要求，滤波器必须可靠接地，滤波器和驱动器之间的连接线缆长度必须小于 30cm。

1) 外观



图 11-2 夏弗纳 (SCHAFFNER) FN3258 系列滤波器外形图



图 11-3 夏弗纳 (SCHAFFNER) FN2090 系列滤波器外形图

■ 推荐选型

推荐夏弗纳 (SCHAFFNER) 型号，如下表所示。

表 11-2 EMC 输入滤波器推荐的厂家与型号

系列	驱动器型号	额定输入电流 In	滤波器型号 (SCHAFFNER)
单相 220 V			
SIZE-A	SV660PS1R6I	2.3	FN2090-3-06
	SV660PS2R8I	4	FN2090-4-06
SIZE-B	SV660PS5R5I	7.9	FN2090-8-06
三相 220 V			
SIZE-B	SV660PS6R6I	3.7	FN 3258-7-44

2) 安装尺寸说明 (分 FN2090 和 FN3258 两种)

夏弗纳 (SCHAFFNER)FN 2090 系列 3-20A 滤波器的尺寸说明:

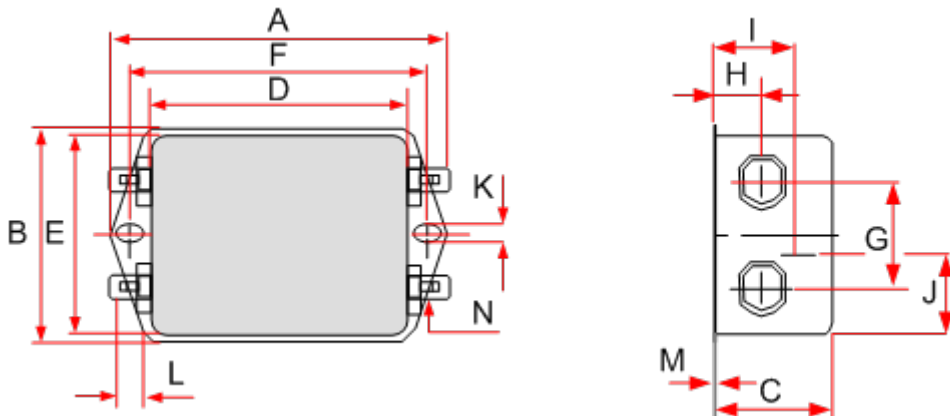


图 11-4 FN3258 系列 7-30A 滤波器尺寸图 (单位: mm)

表 11-3 FN 2090 系列 3-20A 滤波器尺寸表 (mm)

额定电流 (A)	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N
3	85	54	30.3	64.8	49.8	75	27	12.3	20.8	19.9	5.3	6.3	0.7	6.3×0.8
4														
6														
8	113.5±1	57.5±1	45.4±1	94±1	56	103	25	12.4	32.4	15.5	4.4	6	0.9	6.3×0.8
10														
12														
16														
20														

夏弗纳 (SCHAFNER)FN 3258 系列 7-30A 滤波器的尺寸说明:

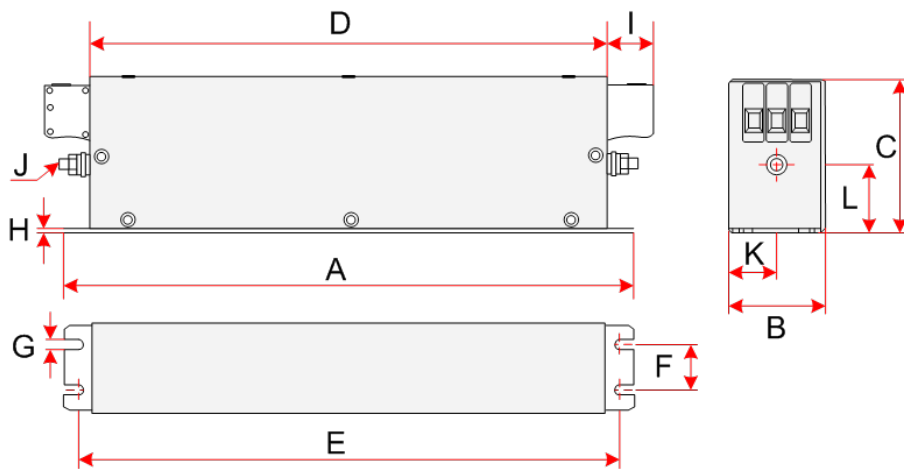


图 11-5 FN3258 系列 7-30A 滤波器尺寸图 (单位: mm)

表 11-4 FN3258 系列 7-30A 滤波器尺寸表

额定电流 (A)	A (mm)	B (mm)	C (mm)	D (mm)	E (mm)	F (mm)	G (mm)	H (mm)	I (mm)	J	K (mm)	L (mm)
7	190	40	70	160	180	20	4.5	1	22	M5	20	29.5
16	250	45	70	220	235	25	5.4	1	22	M5	22.5	29.5
30	270	50	85	240	255	30	5.4	1	25	M5	25	39.5
42	310	50	85	280	295	30	5.4	1	25	M6	25	37.5
55	250	85	90	220	235	60	5.4	1	39	M6	42.5	26.5
75	270	80	135	240	255	60	6.5	1.5	39	M6	40	70.5
100	270	90	150	240	255	65	6.5	1.5	45	M10	45	64
130	270	90	150	240	255	65	6.5	1.5	45	M10	45	64
180	380	120	170	350	365	102	6.5	1.5	51	M10	60	47

3) 安规电容盒和磁环

在一些应用场合,可以在端口并联安规电容盒并加绕磁环,可以部分滤除驱动器运行时产生的干扰。

安规电容盒的接地必须连接到驱动器的接地端,接地线要尽量短,不能超过 30cm。

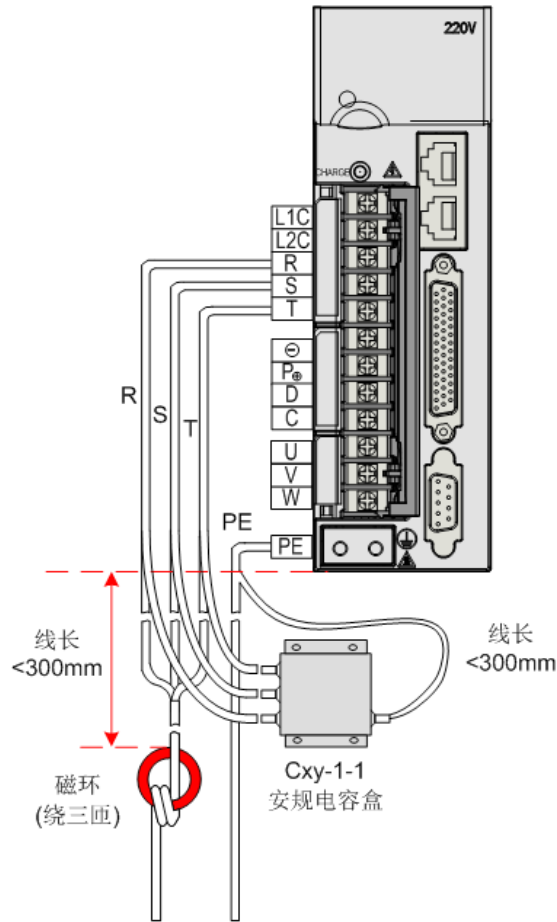


图 11-6 SV660P 驱动器电容盒和磁环安装示意图

■ 安规电容盒的外形尺寸

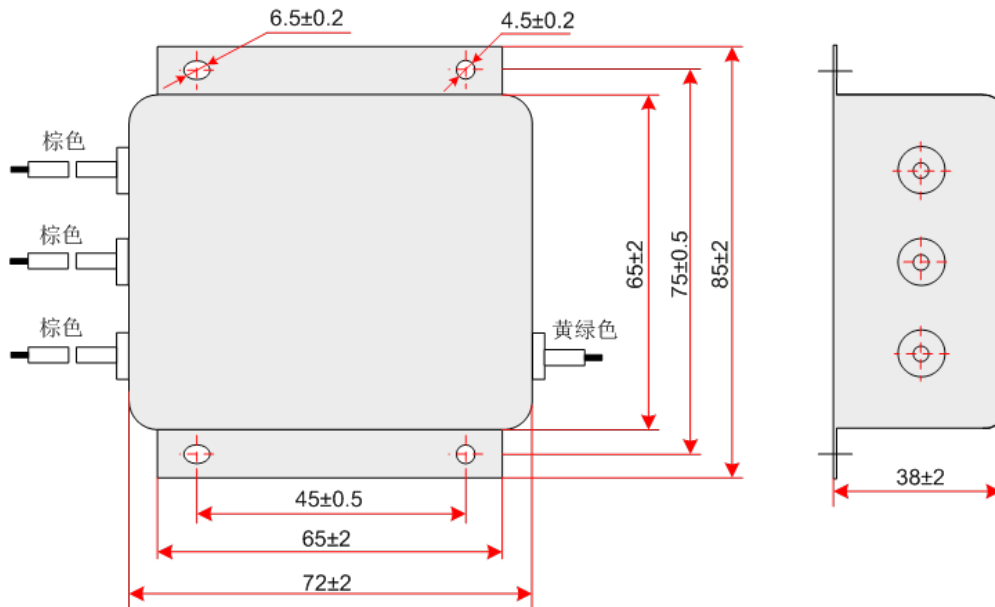


图 11-7 安规电容盒尺寸图

表 11-5 安规电容型号尺寸表

电容盒厂家型号	编码	尺寸(长×宽×高)(mm)	安装尺寸(安装长×安装宽)(mm)
Cxy-1-1	11025018	85×72×38	45×75

在一些应用场合，可以在输入端口 R/S/T 加绕磁环（不绕 PE 线），可以部分滤除驱动器运行时产生的干扰。



图 11-8 磁环外形图

表 11-6 磁环选型表

磁环厂家型号	编码	尺寸（外径 × 内径 × 厚度）（mm）
DY644020H	11013031	64×40×20
DY805020H	11013032	80×50×20
DY1207030H	11013033	120×70×30

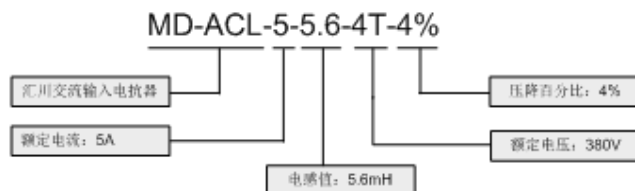
■ 交流输入电抗器选型指导

交流输入电抗器主要用来降低输入电流中的谐波，作为选配件外置，当应用环境有较高的谐波要求时，可外置电抗器。输入电抗器的推荐厂家与型号如下表所示：

表 11-7 交流输入电抗器推荐型号（参考输入电抗器文档）

系列	驱动器型号	额定输入电流 In	输入交流电抗器 (汇川型号)
三相 220V			
SIZE-B	SV660PS6R6I	3.7	MD-ACL-5-5.6-4T-4%

■ 交流输入电抗器型号说明：



■ 5-10A 交流输入电抗器尺寸说明：

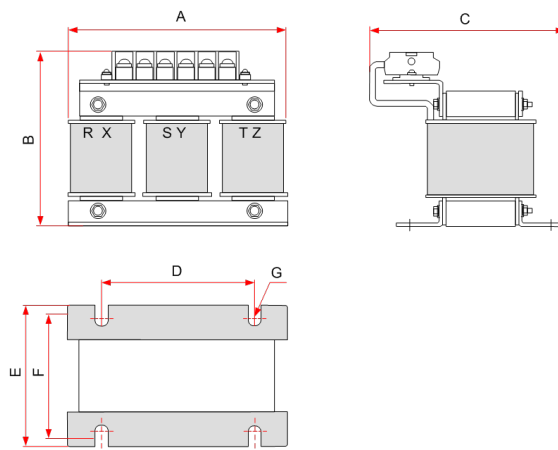


图 11-9 5-10A 交流输入电抗器尺寸图

表 11-8 5-10A 交流输入电抗器尺寸表

额定电流 (A)	A(mm)	B(mm)	C(mm)	D(mm)	E(mm)	F(mm)	G(mm)
5	155max	155 max	110 max	95±0.5	76±2.0	61±2.0	4-6*15
7	155 max	175 max	110 max	95±0.5	76±2.0	61±2.0	4-6*15
10	155 max	175 max	130max	95±0.5	95±2.0	80±2.0	4-6*15

■ 15-20A 交流输入电抗器尺寸说明

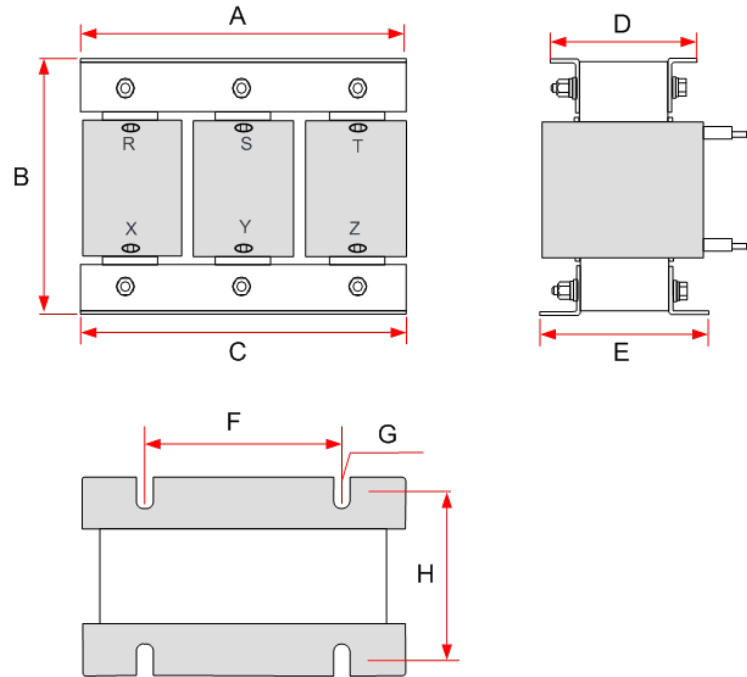


图 11-10 15-20A 交流输入电抗器尺寸图

表 11-9 15-20A 交流输入电抗器尺寸表

额定电流 (A)	A (mm)	B (mm)	C (mm)	D (mm)	E (mm)	F (mm)	G	H (mm)
15	195max	165max	188	100max	125max	120±0.5	4-8.5×20	97±2.0
20	195max	165max	/	/	125max	120±0.5	4-8.5×20	97±2.0

■ 输出磁环选型指导

输出磁环主要用来减少轴承电流。减少对于相邻设备的干扰。在驱动器输出侧靠近驱动器安装。

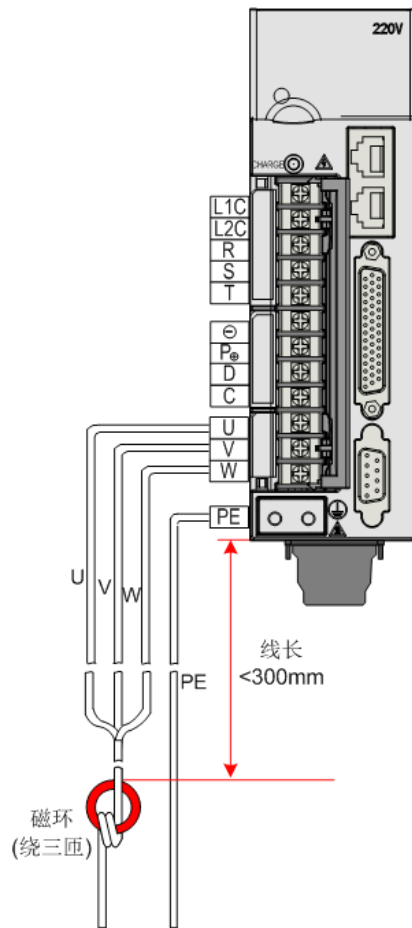


图 11-11 输出磁环（外置）安装图示



图 11-12 磁环外形图

表 11-10 磁环选型表

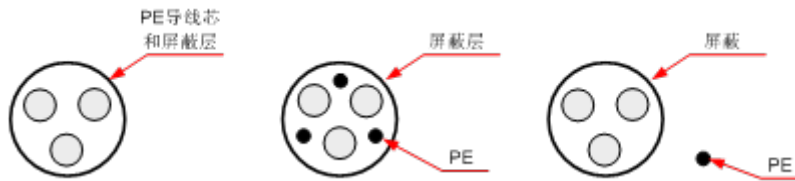
磁环厂家型号	编码	尺寸（外径 × 内径 × 厚度）（mm）
DY644020H	11013031	64×40×20
DY805020H	11013032	80×50×20
DY1207030H	11013033	120×70×30

11.2.6 电缆要求及布线

■ 屏蔽电缆要求

为了满足 CE 标志 EMC 的要求，必须采用带有屏蔽层的屏蔽电缆。屏蔽电缆有三根相导体的屏蔽电缆和四根相导体的屏蔽电缆，如果屏蔽层的导电性能不能满足要求，再外加一根单独的 PE 线。或采用四根相导体的屏蔽电缆，其中一根为 PE 线。为了有效抑制射频干扰的发射和传导，屏蔽线的屏蔽层由同轴的铜编织带组成。为了增加屏蔽效能和导电性能，屏蔽层的编织密度应大于 90%。

推荐的动力电缆类型——对称屏蔽电缆：



不推荐的动力电缆：



■ 布线要求

电机电缆及其 PE 屏蔽导线（绞合屏蔽）应尽量短，以降低电磁辐射以及电缆外部的杂散电流和容性电流。对于电机电缆长度超过 100m 的，要求加装输出滤波器或 dv/dt 电抗器。

建议所有控制电缆都需要采用屏蔽电缆。

电机电缆的走线一定要远离其他电缆的走线。几个驱动器的电机电缆可以并排布线。

建议将电机电缆、输入动力电缆和控制电缆分别布在不同的线槽中。为了避免由于驱动器输出电压快速变化产生的电磁干扰，应该避免电机电缆和其他电缆的长距离并排走线。

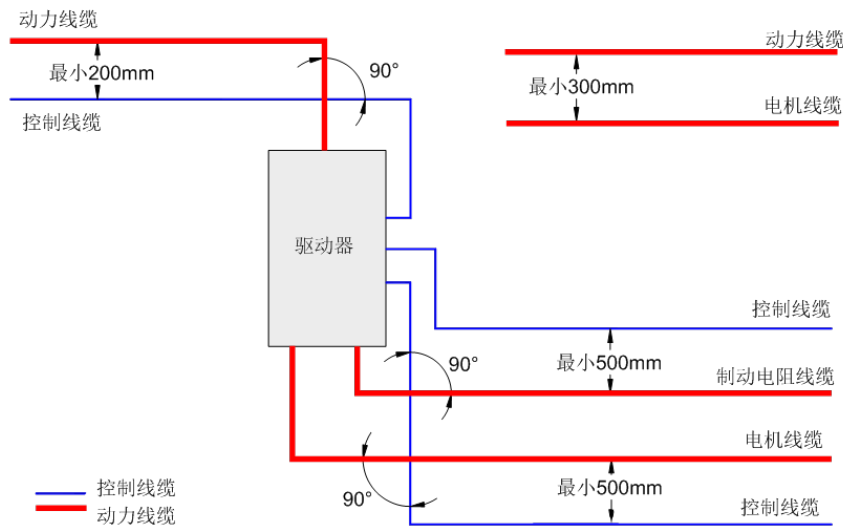
当控制电缆必须穿过动力电缆时，要保证两种电缆之间的夹角尽可能保持 90 度。不要将其他电缆穿过驱动器。

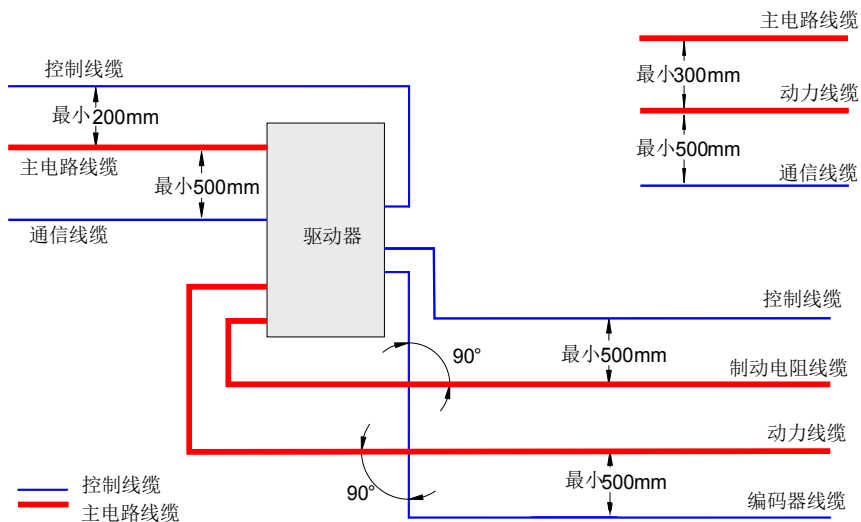
驱动器的动力输入和输出线及弱信号线（如控制线路）尽量不要平行布置，有条件时垂直布置。

电缆线槽之间必须保持良好的连接，并且接地良好。铝制线槽可用于改善等电位。

滤波器、驱动器、电机均应和系统（机械或装置）良好搭接，在安装的部分做好喷涂保护，导电金属充分接触。

推荐的电缆布线图：





11.2.7 漏电流抑制

由于驱动器的输出为高速脉冲电压，因此会产生高频漏电流。驱动器驱动器设备可在保护性导体中产生直流漏电流，必须使用 B 型（延时型）漏电保护断路器。

如果要安装多个驱动器，每个驱动器都应提供一个漏电保护断路器。

影响漏电流的因素如下：

- 驱动器的容量
- 载波频率
- 电机电缆的种类及长度
- EMI 滤波器

当驱动器产生的漏电流导致漏电保护断路器动作时，应：

- 提高漏电保护断路器的额定动作电流
- 更换漏电保护断路器为 B 型、延时型、并有高频抑制作用的
- 降低载波频率
- 缩短输出驱动线缆长度
- 加装漏电抑制设备
- 推荐使用正泰、施耐德等品牌漏保

11.2.8 常见 EMC 问题解决建议

驱动器产品属于强干扰设备，在使用过程中因为布线、接地等存在问题时，仍然可能出现干扰现象，当出现与其他设备相互干扰的现象时，还可以采用以下的办法进行整改。

表 11-11 常见 EMC 干扰问题与处理方法

干扰类型	整改办法
漏电保护断路器开关跳闸	不影响性能情况下，降低载频； 减少驱动线长度； 输入驱动线上加绕磁环（不绕 PE 线）； 上电瞬间跳闸的，需断开输入端较大对地电容；（断开外置或内置滤波器的接地端，输入端口对地 Y 电容的接地端） 运行或使能跳闸的，需在输入端加装漏电流抑制措施（漏电流滤波器、安规电容 + 绕磁环、绕磁环）。
驱动器运行导致干扰	电机外壳连接到驱动器 PE 端； 驱动器 PE 端连接电网 PE； 输入电源线加绕磁环； 被干扰信号端口加电容或绕磁环； 设备间增加额外的共地连接。
通讯干扰	电机外壳连接到驱动器 PE 端； 驱动器 PE 端连接电网 PE； 输入电源线加绕磁环； 通讯线源和负载端加匹配电阻； 通讯线差分线对外加通讯公共地线； 通讯线用屏蔽线，屏蔽层接通讯公共地； 多节点通讯布线需要用菊花链方式，支线长度小于 30cm。
I/O 干扰	低速 DI 加大电容滤波，建议最大 0.1uF； AI 加大电容滤波，建议最大 0.22uF。

11.2.9 对应 UL 标准时的注意事项



图 11-13 UL/cUL 标记

UL/cUL 标记常见于美国和加拿大的产品上。带有 UL/cUL 标记的产品表示 UL 机构对该产品进行了检查、评定，表明该产品满足严格的安全标准。为了取得 UL 认证，内置于电气产品中的主要部件也必须使用经过 UL 认证的产品。

本系列驱动器按照 UL 标准 UL508C 进行了试验，并确认其符合 UL 标准。为了使安装有本驱动器的机械及装置符合 UL 标准，客户必须使其满足以下条件。

■ 安装场所

安装驱动器时，请在污染度 2（UL 标准）以下的环境中使用。

■ 周围环境温度

驱动器运行时，最大周围环境温度 50° C。

■ 接线示例

符合低电压指令的接线示意图请参考“第三章 安装与接线 图 3-19”所示。

主回路端子的接线

为了满足 UL 标准，主回路端子上的接线请压接符合 UL 标准的压接端子，并使用端子厂家推荐的工具进行端子的压接。压接端子请使用带绝缘包层的产品，或经绝缘套管等加工的产品。

主回路线缆请选用符合 UL 标准的绝缘电线，且为连续最高允许温度 75° C 的铜芯线。

接线时请参照第 3 章电气安装，选择电线尺寸和紧固力矩。

（注）（接地符号的插图）表示 IEC/EN60417-5019 中定义的接地端子。

■ 输入侧（一次侧）保险丝的连接

为了防止因短路而发生事故，请务必在输入侧连接保险丝。输入侧保险丝须符合 UL 标准的保护半导体用的保险丝，请从下表所示的与驱动器最大输入值相符的产品中选择。

关于驱动器的输入电流、输出电流，请参照“第九章 规格与选型”。

推荐熔断器选型表，请参见表 A-1。



NOTE

- ◆ 保险丝熔断或接线断路器跳闸时，请勿立即接通电源或进行机器操作。请检查电缆接线以及外围机器的选型是否正确，找出问题原因。无法确定原因时，请与本公司联系，切勿擅自接通电源或操作机器；
- ◆ 驱动器输入各线上都应该连接保险丝。当某一保险丝熔断时，请更换所有的保险丝。

■ 短路耐受能力

本系列驱动器使用表 A-1 中记载的 Bussmann 保险丝 FWH 系列，可以使用在短路电流为 100,000 安培以下、480V 以下（400V 级）的电网电路中。

11.3 功能码参数一览表

H00 组 伺服电机参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H00-00	电机编号	14000- 汇川 20 位增量编码器电机 14101- 汇川 23 位绝对值编码器电机	-	14101	再次通电	停机设定	ALL
H00-02	非标号	-	-	-	-	显示	-
H00-04	编码器版本号	-	-	-	-	显示	-
H00-05	总线电机编号	-	-	-	-	显示	-
H00-08	绝对编码器类型	14100- 多圈绝对编码器 其他 - 单圈绝对编码器	-	-	再次通电	停机设定	ALL
H00-09	额定电压	0-220 1-380	V	-	再次通电	停机设定	-
H00-10	额定功率	0.01~655.35	kW	-	再次通电	停机设定	-
H00-11	额定电流	0.01~655.35	A	-	再次通电	停机设定	-
H00-12	额定转矩	0.01~655.35	Nm	-	再次通电	停机设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H00-13	最大转矩	0.10~655.35	Nm	-	再次通电	停机设定	-
H00-14	额定转速	100~6000	rpm	-	再次通电	停机设定	-
H00-15	最大转速	100~6000	rpm	-	再次通电	停机设定	-
H00-16	转动惯量 Jm	0.01~655.35	kgcm ²	-	再次通电	停机设定	-
H00-17	永磁同步电机极对数	2~360	对极	-	再次通电	停机设定	-
H00-18	定子电阻	0.001~65.535	Ω	-	再次通电	停机设定	-
H00-19	定子电感 Lq	0.01~655.35	mH	-	再次通电	停机设定	-
H00-20	定子电感 Ld	0.01~655.35	mH	-	再次通电	停机设定	-
H00-21	线反电势系数	0.01~655.35	mV/rpm	-	再次通电	停机设定	-
H00-22	转矩系数 Kt	0.01~655.35	Nm/Arms	-	再次通电	停机设定	-
H00-23	电气常数 Te	0.01~655.35	ms	-	再次通电	停机设定	-
H00-24	机械常数 Tm	0.01~655.35	ms	-	再次通电	停机设定	-
H00-28	绝对式码盘位置偏置	0~1073741824	P/r	-	再次通电	停机设定	-
H00-30	编码器选择 (HEX)	0x000- 普通增量式编码器 (UVW-ABZ) 0x013- 汇川 20bit 总线式增量编码器	1	0x013	再次通电	停机设定	-
H00-31	编码器线数	0~1073741824	P/r	1048576	再次通电	停机设定	-
H00-35	总线式电机型号	0~65535	1	0	再次通电	停机设定	-
H00-43	电机最大电流	0.01~655.35	A	0	再次通电	停机设定	-

H01 组 驱动器参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H01-00	MCU 软件版本号	0~65535	-	-	-	显示	-
H01-01	FPGA 软件版本号	0~65535	-	-	-	显示	-
H01-02	伺服驱动器编号	0~65535	-	-	再次通电	停机设定	-

H02 组 基本控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H02-00	控制模式选择	0- 速度模式 1- 位置模式 2- 转矩模式 3- 转矩模式+速度模式 4- 速度模式+位置模式 5- 转矩模式+位置模式 6- 转矩模式+速度+位置混合模式	-	1	立即生效	停机设定	-
H02-01	绝对值系统选择	0- 增量位置模式 1- 绝对位置线性模式 2- 绝对位置旋转模式	-	0	再次通电	停机设定	ALL
H02-02	旋转方向选择	0- 以 CCW 方向为正转方向 (A 超前 B) 1- 以 CW 方向为正转方向 (反转模式, A 滞后 B)	-	0	再次通电	停机设定	PST
H02-03	输出脉冲相位	0- 以 CCW 方向为正转方向 (A 超前 B) 1- 以 CW 方向为正转方向 (反转模式, A 滞后 B)	-	0	再次通电	停机设定	PST
H02-05	伺服使能 OFF 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 保持自由运行状态 2- 零速停机, 保持 DB 状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-06	故障 No.2 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 保持自由运行状态 2- 零速停机, 保持 DB 状态 3-DB 停机, 保持 DB 状态 4-DB 停机, 保持自由运行状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-07	超程停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1- 零速停机, 位置保持锁定状态 2- 零速停机, 保持自由运行状态	-	1	立即生效	停机设定	PST
H02-08	故障 No.1 停机方式选择	0- 自由停机, 保持自由运行状态 1-DB 停机, 保持 DB 状态 2-DB 停机, 保持自由运行状态	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-09	抱闸输出 ON 至指令接收延时	0~500	ms	250	立即生效	运行设定	PS
H02-10	静止状态, 抱闸输出 OFF 至电机不通电延时	1~1000	ms	150	立即生效	运行设定	PS
H02-11	旋转状态, 抱闸输出 OFF 时转速阈值	0~3000	rpm	30	立即生效	运行设定	PS
H02-12	旋转状态, 伺服使能 OFF 至抱闸输出 OFF 延时	1~1000	ms	500	立即生效	运行设定	PS
H02-15	LED 警告显示选择	0- 立即输出警告信息 1- 不输出警告信息	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-18	伺服使能 (S-ON) 滤波时间常数	0~64	ms	0	立即生效	停机设定	PST
H02-21	驱动器允许的制动电阻最小值	-	Ω	-	-	显示	PST

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H02-22	内置制动电阻功率	-	W	-	-	显示	PST
H02-23	内置制动电阻阻值	-	Ω	-	-	显示	PST
H02-24	电阻散热系数	10~100	%	30	立即生效	停机设定	PST
H02-25	制动电阻设置	0- 使用内置制动电阻 1- 使用外接制动电阻, 自然冷却 2- 使用外接制动电阻, 强迫风冷 3- 不用制动电阻, 全靠电容吸收	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-26	外接制动电阻功率	1~65535	W	-	立即生效	停机设定	PST
H02-27	外接制动电阻阻值	1~1000	Ω	-	立即生效	停机设定	PST
H02-30	用户密码	0~65535	-	0	再次通电	停机设定	PST
H02-31	系统参数初始化	0- 无操作 1- 恢复出厂设定值 (除 H00/H01 组参数) 2- 清除故障记录	-	0	立即生效	停机设定	PST
H02-32	面板默认显示功能	0~99	-	50	立即生效	运行设定	-
H02-33	EtherCAT 软件版本号	-	-	-	-	显示	-
H02-34	CAN 软件版本号	-	-	-	-	显示	-

H03 组 端子输入参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H03-00	上电有效的 DI 功能分配 1	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.1 Bit1- 对应 FunIN.2 Bit15- 对应 FunIN.16	-	0	再次通电	运行设定	-
H03-01	上电有效的 DI 功能分配 2	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.17 Bit1- 对应 FunIN.18 Bit15- 对应 FunIN.32	-	0	再次通电	运行设定	-
H03-02	DI1 端子功能选择	0~41	-	14	停机生效	运行设定	-
H03-03	DI1 端子逻辑选择	输入极性: 0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-04	DI2 端子功能选择	0~41	-	15	停机生效	运行设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H03-05	DI2 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-06	DI3 端子功能选择	0~41	-	13	停机生效	运行设定	-
H03-07	DI3 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-08	DI4 端子功能选择	0~41	-	2	停机生效	运行设定	-
H03-09	DI4 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-10	DI5 端子功能选择	0~41	-	1	停机生效	运行设定	-
H03-11	DI5 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-16	DI8 端子功能选择	0~41	-	31	停机生效	运行设定	-
H03-17	DI8 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-18	DI9 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-19	DI9 端子逻辑选择	输入极性：0~4 0- 表示低电平有效 1- 表示高电平有效 2- 表示上升沿有效 3- 表示下降沿有效 4- 表示上升下降沿均有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H03-34	上电有效的 DI 功能分配 3	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.33 Bit1- 对应 FunIN.34 …… Bit15- 对应 FunIN.48	-	0	再次通电	运行设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H03-35	上电有效的 DI 功能分配 4	0~0xFFFF Bit0- 对应 FunIN.49 Bit1- 对应 FunIN.50 Bit15- 对应 FunIN.64	-	0	再次通电	运行设定	-

H04 组 端子输出参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H04-00	DO1 端子功能选择	0~24	-	1	停机生效	运行设定	-
H04-01	DO1 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0~1 0- 表示有效时输出 L 低电平 (光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平 (光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
H04-02	DO2 端子功能选择	0~24	-	5	停机生效	运行设定	-
H04-03	DO2 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0~1 0- 表示有效时输出 L 低电平 (光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平 (光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
H04-04	DO3 端子功能选择	0~24	-	3	停机生效	运行设定	-
H04-05	DO3 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0~1 0- 表示有效时输出 L 低电平 (光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平 (光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
H04-06	DO4 端子功能选择	0~24	-	11	停机生效	运行设定	-
H04-07	DO4 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0~1 0- 表示有效时输出 L 低电平 (光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平 (光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
H04-08	DO5 端子功能选择	0~24	-	16	停机生效	运行设定	-
H04-09	DO5 端子逻辑选择	输出极性反转设定: 0~1 0- 表示有效时输出 L 低电平 (光耦导通) 1- 表示有效时输出 H 高电平 (光耦关断)	-	0	停机生效	运行设定	-
H04-22	DO 来源选择	0~31	-	0	立即生效	停机设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H04-51	AO1 偏置电压	-10000~10000	mV	5000	立即生效	运行设定	-
H04-52	AO1 倍率	-99.99 ~99.99	倍	1.00	立即生效	运行设定	-

H05 组 位置控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H05-00	位置指令来源	0- 脉冲指令 1- 步进量给定 2- 多段位置指令给定	-	0	立即生效	停机设定	P
H05-01	脉冲指令输入端子选择	0- 低速 1- 高速	-	0	立即生效	停机设定	P
H05-02	电机每旋转 1 圈的位置指令数	0~1048576	P/r	0	再次通电	停机设定	P
H05-04	一阶低通滤波时间常数	0~6553.5	ms	0.0	立即生效	停机设定	P
H05-05	步进量	-9999 ~9999	指令单位	50	立即生效	停机设定	P
H05-06	平均值滤波时间常数	0.0~128.0	ms	0.0	立即生效	停机设定	P
H05-07	电子齿数比 1(分子)	1~1073741824	-	8388608	立即生效	运行设定	P
H05-09	电子齿数比 1(分母)	1~1073741824	-	10000	立即生效	运行设定	P
H05-11	电子齿数比 2(分子)	1~1073741824	-	8388608	立即生效	运行设定	P
H05-13	电子齿数比 2(分母)	1~1073741824	-	10000	立即生效	运行设定	P
H05-15	脉冲指令形态	0- 脉冲+ 方向, 正逻辑 1- 脉冲+ 方向, 负逻辑 2-A 相 +B 相正交脉冲, 4 倍频 3-CW+CCW	-	0	再次通电	停机设定	P
H05-16	清除动作选择	0- 伺服使能 OFF 及发生故障时清除位置偏差 1- 发生使能 OFF 及发生故障时清除位置偏差脉冲 2- 发生使能 OFF 及通过 DI 输入的 ClrPosErr 信号清除位置偏差	-	0	立即生效	停机设定	P
H05-17	编码器分频脉冲数	35 ~32767	P/r	2500	再次通电	停机设定	-
H05-19	速度前馈控制选择	0- 无速度前馈 1- 内部速度前馈	-	1	立即生效	停机设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H05-20	定位完成输出条件	0- 位置偏差绝对值小于 H05-21 时输出 1- 位置偏差绝对值小于 H05-21 且滤波后的位置指令为 0 时输出 2- 位置偏差绝对值小于 H05-21 且滤波前的位置指令为 0 时输出 3- 位置偏差绝对值小于 H05-21，至少保持 H05-60 设置的时间有效，且滤波前位置指令为 0 时输出	-	0	立即生效	运行设定	P
H05-21	定位完成阈值	1~65535	编码器 / 指令单位	5872	立即生效	运行设定	P
H05-22	定位接近阈值	1~65535	编码器 / 指令单位	65535	立即生效	运行设定	P
H05-23	中断定长使能	0- 禁止中断定长功能 1- 使用中断定长功能	-	0	再次通电	停机设定	P
H05-24	中断定长位移	0~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H05-26	中断定长恒速运行速度	0~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H05-27	中断定长加减速时间	0~1000	ms	10	立即生效	运行设定	P
H05-29	定长锁定解除信号使能	0- 不使能 1- 使能	-	1	立即生效	运行设定	P
H05-30	原点复归使能控制	0- 关闭原点复归 1- 通过 DI 输入 HomingStart 信号，使能原点复归功能 2- 通过 DI 输入 HomingStart 信号，使能电气回零功能 3- 上电后立即启动原点复归 4- 立即进行原点复归 5- 启动电气回零命令 6- 以当前位置为原点 8- 以 DI 触发的位置为原点	-	0	立即生效	运行设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H05-31	原点复归模式	0- 正向回零, 减速点、原点为原点开关 1- 反向回零, 减速点、原点为原点开关 2- 正向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 3- 反向回零, 减速点、原点为电机 Z 信号 4- 正向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 5- 反向回零, 减速点为原点开关, 原点为电机 Z 信号 6- 正向回零, 减速点、原点为正向超程开关 7- 反向回零, 减速点、原点为反向超程开关 8- 正向回零, 减速点为正向超程开关, 原点为电机 Z 信号 9- 反向回零, 减速点为反向超程开关, 原点为电机 Z 信号 10- 正向回零, 减速点、原点为机械极限位置 11- 反向回零, 减速点、原点为机械极限位置 12- 正向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号 13- 反向回零, 减速点为机械极限位置, 原点为电机 Z 信号 14- 单圈正向回零 15- 单圈反向回零 16- 单圈就近回零	-	0	立即生效	停机设定	P
H05-32	高速搜索原点开关信号的速度	0~3000	rpm	100	立即生效	运行设定	P
H05-33	低速搜索原点开关信号的速度	0~1000	rpm	10	立即生效	运行设定	P
H05-34	搜索原点时的加减速时间	0~1000	ms	1000	立即生效	停机设定	P
H05-35	限定查找原点的时间	0~65535	ms	10000	立即生效	停机设定	P
H05-36	机械原点偏移量	-1073741824 ~1073741824	指令单位	0	立即生效	停机设定	P
H05-38	伺服脉冲输出来源选择	0- 编码器分频输出 1- 脉冲指令同步输出 2- 分频或同步输出禁止	-	0	再次通电	停机设定	P
H05-39	电子齿轮比切换条件	0- 位置指令 (指仅单位) 为 0, 且持续 2.5ms 后切换 1- 实时切换	-	0	立即生效	停机设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H05-40	机械原点偏移量及遇限处理方式	0-H05-36是原点复归后坐标，遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 1-H05-36 是原点复归后相对偏移量，遇到限位重新触发原点复归使能后反向找原点 2-H05-36是原点复归后坐标，遇到限位自动反向找零 3-H05-36 是原点复归后相对偏移量，遇到限位自动反向找零	-	0	立即生效	停机设定	P
H05-41	Z 脉冲输出极性选择	0- 正极性输出 (Z 脉冲为高电平) 1- 负极性输出 (Z 脉冲为低电平)	-	1	再次通电	停机设定	P
H05-43	位置脉冲沿选择	0- 下降沿有效 1- 上升沿有效	1	0	再次通电	运行设定	PST
H05-46	绝对位置线性模式位置偏置 (低 32 位)	-2147483648~2147483647	编码器单位	0	再次通电	停机设定	PST
H05-48	绝对位置线性模式位置偏置 (高 32 位)	-2147483648~2147483647	编码器单位	0	再次通电	停机设定	PST
H05-50	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分子)	1-65535	1	65535	立即生效	停机设定	ALL
H05-51	绝对位置旋转模式 机械齿轮比 (分母)	1-65535	1	1	立即生效	停机设定	ALL
H05-52	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数 (低 32 位)	0~ 4294967295	编码器单位	0	立即生效	停机设定	ALL
H05-54	绝对位置旋转模式负载旋转一圈的脉冲数 (高 32 位)	0~ 127	编码器单位	0	立即生效	停机设定	ALL
H05-56	触停回零速度判断阈值	0~1000	rpm	2	立即生效	运行设定	P
H05-58	触停回零转矩限制	0~300.0	%	100.0%	立即生效	运行设定	P
H05-59	定位完成窗口时间	0~30000	ms	1	立即生效	运行设定	P
H05-60	定位完成保持时间	0~30000	ms	0	立即生效	运行设定	P
H05-61	编码器分频脉冲数 (32 位)	0~262143	P/r	0	再次通电	停机设定	-
H05-66	回零时间单位	0-ms 1-10ms 2-100ms	1	0	立即生效	停机设定	P
H05-69	回零辅助功能	0- 禁用 1- 单圈回零使能 2- 记录单圈零点偏置 3- 启动新的找 Z 回零 4- 清除单圈零点偏置	1	0	再次通电生效	停机设定	P

H06 组 速度控制参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H06-00	主速度指令 A 来源	0- 数字给定 (H06-03)	-	0	立即生效	停机设定	S
H06-01	辅助速度指令 B 来源	0- 数字给定 (H06-03) 1-0(无作用) 2-0(无作用) 3-0(无作用) 4-0(无作用) 5- 多段速度指令	-	1	立即生效	停机设定	S
H06-02	速度指令选择	0- 主速度指令 A 来源 1- 辅助速度指令 B 来源 2-A+B 3-A/B 切换 4- 通信给定	-	0	立即生效	停机设定	S
H06-03	速度指令键盘设定值	-6000~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	S
H06-04	点动速度设定值	0~6000	rpm	100	立即生效	运行设定	S
H06-05	速度指令加速斜坡时间常数	0~65535	ms	0	立即生效	运行设定	S
H06-06	速度指令减速斜坡时间常数	0~65535	ms	0	立即生效	运行设定	S
H06-07	最大转速阈值	0~6000	rpm	6000	立即生效	运行设定	S
H06-08	正向速度阈值	0~6000	rpm	6000	立即生效	运行设定	S
H06-09	反向速度阈值	0~6000	rpm	6000	立即生效	运行设定	S
H06-11	转矩前馈控制选择	0- 无转矩前馈 1- 内部转矩前馈	-	1	立即生效	运行设定	PS
H06-15	零位固定转速阈值	0~6000	rpm	10	立即生效	运行设定	S
H06-16	电机旋转速度阈值	0~1000	rpm	20	立即生效	运行设定	S
H06-17	速度一致信号阈值	0~100	rpm	10	立即生效	运行设定	S
H06-18	速度到达信号阈值	10~6000	rpm	1000	立即生效	运行设定	S
H06-19	零速输出信号阈值	1~6000	rpm	10	立即生效	运行设定	S
H06-28	齿槽力矩波动补偿使能	0~1	-	1	立即生效	运行设定	PS

H07 组 转矩控制参数

转矩指令 100% 对应电机额定转矩。

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H07-00	主转矩指令 A 来源	0- 数字给定 (H07-03)	-	0	立即生效	停机设定	T
H07-01	辅助转矩指令 B 来源	0- 数字给定 (H07-03) 1-0(无作用) 2-0(无作用)	-	1	立即生效	停机设定	T
H07-02	转矩指令选择	0- 主转矩指令 A 来源 1- 辅助转矩指令 B 来源 2- 主指令 A 来源 + 辅助指令 B 来源 3- 主指令 A 来源 / 辅助指令 B 来源切换 4- 通信给定	-	0	立即生效	停机设定	T
H07-03	转矩指令键盘设定值	-300.0~300.0	%	0	立即生效	运行设定	T
H07-05	转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	0.79	立即生效	运行设定	PST
H07-06	第二转矩指令滤波时间常数	0~30.00	ms	0.79	立即生效	运行设定	PST
H07-07	转矩限制来源	0- 正负内部转矩限制 1- 正负外部转矩限制 (利用 P-CL, N-CL 选择)	-	0	立即生效	停机设定	PST
H07-09	正内部转矩限制	0.0~400.0	%	350.0	立即生效	运行设定	PST
H07-10	负内部转矩限制	0.0~400.0	%	350.0	立即生效	运行设定	PST
H07-11	正外部转矩限制	0.0~400.0	%	350.0	立即生效	运行设定	PST
H07-12	负外部转矩限制	0.0~400.0	%	350.0	立即生效	运行设定	PST
H07-17	速度限制来源选择	0- 内部速度限制 (转矩控制时速度限制) 1-0(无作用) 2- 通过 FunIN.36(V-SEL) 选择 H07-19/ H07-20 作为内部速度限制	-	0	立即生效	运行设定	T
H07-19	转矩控制正向速度限制值 / 转矩控制速度限制值 1	0~6000	rpm	3000	立即生效	运行设定	T
H07-20	转矩控制时负向速度限制 值 / 转矩控制时速度限制 值 2	0~6000	rpm	3000	立即生效	运行设定	T
H07-21	转矩到达基准值	0.0~300.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PST
H07-22	转矩到达有效值	0.0~300.0	%	20.0	立即生效	运行设定	PST
H07-23	转矩到达无效值	0.0~300.0	%	10.0	立即生效	运行设定	PST
H07-40	转矩模式下速度受限窗口	0.5~30.0	ms	1.0	立即生效	运行设定	T

H08 组 增益类参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H08-00	速度环增益	0.1~2000.0	Hz	40.0	立即生效	运行设定	PS
H08-01	速度环积分时间常数	0.15~512.00	ms	19.89	立即生效	运行设定	PS
H08-02	位置环增益	0.0~2000.0	Hz	64.0	立即生效	运行设定	P
H08-03	第 2 速度环增益	0.1~2000.0	Hz	40.0	立即生效	运行设定	PS
H08-04	第 2 速度环积分时间常数	0.15~512.00	ms	40.00	立即生效	运行设定	PS
H08-05	第 2 位置环增益	0.0~2000.0	Hz	64.0	立即生效	运行设定	P
H08-08	第二增益模式设置	0- 第一增益固定, 使用外部 DI 进行 P/PI 切换 1- 根据 H08-09 的条件设置使用增益切换	-	1	立即生效	运行设定	PST
H08-09	增益切换条件选择	0- 第一增益固定 (PS) 1- 使用外部 DI 切换 (PS) 2- 转矩指令大 (PS) 3- 速度指令大 (PS) 4- 速度指令变化率大 (PS) 5- 速度指令高低速阈值 (PS) 6- 位置偏差大 (P) 7- 有位置指令 (P) 8- 定位完成 (P) 9- 实际速度大 (P) 10- 有位置指令 + 实际速度 (P)	-	0	立即生效	运行设定	PST
H08-10	增益切换延迟时间	0.0~1000.0	ms	5.0	立即生效	运行设定	PST
H08-11	增益切换等级	0~20000	根据切换条件	50	立即生效	运行设定	PST
H08-12	增益切换时滞	0~20000	根据切换条件	30	立即生效	运行设定	PST
H08-13	位置增益切换时间	0.0~1000.0	ms	3.0	立即生效	运行设定	P
H08-15	负载转动惯量比	0.00~120.00	倍	1.00	立即生效	运行设定	PST
H08-18	速度前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	0.50	立即生效	运行设定	P
H08-19	速度前馈增益	0.0~100.0	%	0.0	立即生效	运行设定	P
H08-20	转矩前馈滤波时间常数	0.00~64.00	ms	0.50	立即生效	停机设定	PS
H08-21	转矩前馈增益	0.0~200.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PS

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H08-22	速度反馈滤波选项	0- 禁止速度反馈平均滤波 1- 速度反馈 2 次平均滤波 2- 速度反馈 4 次平均滤波 3- 速度反馈 8 次平均滤波 4- 速度反馈 16 次平均滤波	-	0	立即生效	停机设定	PS
H08-23	速度反馈低通滤波截止频率	100~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
H08-24	伪微分前馈控制系数	0.0~100.0	-	100.0	立即生效	运行设定	PS
H08-27	速度观测截止频率	10~2000	Hz	170	立即生效	运行设定	PS
H08-28	速度惯量修正系数	10~10000	%	100	立即生效	运行设定	PS
H08-29	速度观测滤波时间	2~2000	0.01ms	80	立即生效	运行设定	PS
H08-31	扰动观测截止频率	10~1700	Hz	600	立即生效	运行设定	PS
H08-32	扰动观测补偿系数	0~100	%	0	立即生效	运行设定	PS
H08-33	扰动观测惯量修正	0~100	%	100	立即生效	运行设定	PS
H08-40	速度观测使能	0~1	-	0	立即生效	停机设定	PS
H08-41	扰动观测转矩开关	0~2	-	0	立即生效	运行设定	PS
H08-42	模型控制使能	0~1	-	0	立即生效	停机设定	P
H08-43	模型增益	0~10000	-	400	立即生效	运行设定	P
H08-46	模型前馈	0~1024	-	950	立即生效	运行设定	P
H08-51	模型滤波时间 2	0~2000	0.01ms	0	立即生效	运行设定	P
H08-53	中低频抖动抑制频率 3	0~6000	0.1Hz	0	立即生效	运行设定	P
H08-54	中低频抑制补偿 3	0~200	%	0	立即生效	运行设定	P
H08-56	中低频抑制调相 3	0~1600	%	0	立即生效	运行设定	P
H08-58	振动 660 故障开关	0~2	-	0	立即生效	运行设定	PS
H08-59	中低频抖动抑制频率 4	0~6000	0.1Hz	0	立即生效	运行设定	P
H08-60	中低频抑制补偿 4	0~200	%	0	立即生效	运行设定	P
H08-61	中低频抑制调相 4	0~1600	%	0	立即生效	运行设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H08-62	位置环积分时间常数	15~51200	0.01ms	0	立即生效	运行设定	P
H08-63	第二位置环积分时间常数	15~51200	0.01ms	0	立即生效	运行设定	P

H09 组 自调整参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H09-00	自调整模式选择	0- 参数自调整无效, 手工调节参数 1- 标准刚性表整模式, 用刚性表自动调节增益参数 2- 定位模式, 用刚性表自动调节增益参数 3- 插补模式 + 惯量自动辨识 4- 普通模式 + 惯量自动辨识 6- 快速定位模式 + 惯量自动辨识	-	0	立即生效	运行设定	PST
H09-01	刚性等级选择	0~41	-	15	立即生效	运行设定	PST
H09-02	自适应陷波器模式选择	0- 自适应陷波器不再更新 1-1 个自适应陷波器有效 (第 3 组陷波器) 2-2 个自适应陷波器有效 (第 3 组和第 4 组陷波器) 3- 只测试共振点, 在 H09-24 显示 4- 恢复第 3 组和第 4 组陷波器的值到出厂状态	-	0	立即生效	运行设定	PST
H09-03	在线惯量辨识模式	0- 关闭在线辨识 1- 开启在线辨识, 缓慢变化 2- 开启在线辨识, 一般变化 3- 开启在线辨识, 快速变化	-	0	立即生效	运行设定	RST
H09-04	低频共振抑制模式选择	0- 手动设置振动频率 1- 自动辨识振动频率	-	0	立即生效	运行设定	P
H09-05	离线惯量辨识模式选择	0- 正反三角波模式 1-JOG 点动模式 2- 双向辨识模式 3- 单向辨识模式	-	0	立即生效	停机设定	PST
H09-06	惯量辨识最大速度	100~1000	rpm	500	立即生效	停机设定	PST
H09-07	惯量辨识时加速至最大速度时间常数	20~800	ms	125	立即生效	停机设定	PST
H09-08	单次惯量辨识完成后等待时间	50~10000	ms	800	立即生效	停机设定	PST
H09-09	完成单次惯量辨识电机转动圈数	0.00~2.00	r	-	-	显示	PST
H09-11	振动阈值设置	0~1000	0.1%	50	立即生效	运行设定	PS

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H09-12	第 1 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
H09-13	第 1 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
H09-14	第 1 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
H09-15	第 2 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
H09-16	第 2 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
H09-17	第 2 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
H09-18	第 3 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
H09-19	第 3 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
H09-20	第 3 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
H09-21	第 4 组陷波器频率	50~4000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS
H09-22	第 4 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
H09-23	第 4 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
H09-24	共振频率辨识结果	0~2	Hz	0	-	显示	PS
H09-30	转矩扰动补偿增益	0.0~100.0	%	0.0	立即生效	运行设定	PS
H09-31	转矩扰动观测器滤波时间常数	0.00~25.00	ms	0.50	立即生效	运行设定	PS
H09-32	重力补偿值	0~1000	0.1%	0	立即生效	运行设定	P
H09-33	正向摩擦补偿	0~1000	0.1%	0	立即生效	运行设定	P
H09-34	负向摩擦补偿	-1000~0	0.1%	0	立即生效	运行设定	P
H09-35	摩擦补偿速度阈值	1~300	0.1rpm	0	立即生效	运行设定	P
H09-36	摩擦补偿速度选择	0~0x12	-	0	立即生效	运行设定	P
H09-37	振动监控时间	0~65535	1s	1200	立即生效	运行设定	PS
H09-38	低频共振频率	1.0~100.0	Hz	100.0	立即生效	运行设定	P
H09-39	低频共振频率滤波设定	0~10	-	2	立即生效	运行设定	P
H09-41	第 5 组陷波器频率	50~8000	Hz	4000	立即生效	运行设定	PS

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H09-42	第 5 组陷波器宽度等级	0~20	-	2	立即生效	运行设定	PS
H09-43	第 5 组陷波器深度等级	0~99	-	0	立即生效	运行设定	PS
H09-44	末端低频抑制 1 频率	0~2000	0.1Hz	0	立即生效	运行设定	P
H09-45	末端低频抑制 1 响应	1~200	0.01	100	立即生效	运行设定	P
H09-47	末端低频抑制 1 宽度	0~200	0.01	0.01	立即生效	运行设定	P
H09-49	末端低频抑制 2 频率	0~2000	0.1Hz	0	立即生效	运行设定	P
H09-50	末端低频抑制 2 响应	1~200	0.01	100	立即生效	运行设定	P
H09-52	末端低频抑制 2 宽度	0~200	0.01	0.01	立即生效	运行设定	P

H0A 组 故障与保护参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0A-00	电源输入缺相保护选择	0- 使能故障禁止警告 1- 使能故障和警告 2- 禁止故障和警告	-	0	立即生效	运行设定	-
H0A-02	振动失控报警开关	0- 报警 1- 不报警	-	0	立即生效	运行设定	-
H0A-03	掉电保存功能使能选择	0- 不执行掉电保存 1- 执行掉电保存	-	0	立即生效	运行设定	-
H0A-04	电机过载保护增益	50~3002	%	100	立即生效	停机设定	-
H0A-08	过速故障阈值	0~10000	rpm	0	立即生效	运行设定	PST
H0A-09	最大位置脉冲频率	100~4000	kHz	4000	立即生效	停机设定	P
H0A-10	位置偏差过大故障阈值	1 ~1073741824	编码器 / 指令单位	27486951	立即生效	运行设定	P
H0A-12	飞车保护功能使能	0- 不作飞车保护 1- 开启飞车保护	-	1	立即生效	运行设定	PST
H0A-16	低频共振位置偏差判断阈值	1-1000	编码器单 位	5	立即生效	运行设定	P
H0A-17	位置设定单位选择	0- 编码器单位 1- 指令单位	-	0	立即生效	停机设定	P
H0A-19	DI8 滤波时间常数	0~255	25ns	80	再次通电	停机设定	-
H0A-20	DI9 滤波时间常数	0~255	25ns	80	再次通电	停机设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0A-24	低速脉冲输入管脚滤波时间常数	0~255	25ns	30	再次通电	停机设定	P
H0A-25	速度反馈显示值滤波时间常数	0~5000	ms	50	立即生效	停机设定	-
H0A-26	电机过载屏蔽使能	0- 开放电机过载检测 1- 屏蔽电机过载警告和故障检测	-	0	立即生效	停机设定	-
H0A-27	速度 DO 滤波时间常数	0~5000	ms	10	立即生效	停机设定	-
H0A-28	正交编码器滤波时间常数	0~255	25ns	30	再次通电	停机设定	-
H0A-30	高速脉冲输入管脚滤波时间常数	0~255	25ns	3	再次通电	停机设定	P
H0A-32	堵转过温保护时间窗口	10~65535	ms	200	立即生效	运行设定	-
H0A-33	堵转过温保护使能	0- 屏蔽电机堵转过温保护检测 1- 使能电机堵转过温保护检测	-	1	立即生效	运行设定	-
H0A-36	编码器多圈溢出故障选择	0- 不屏蔽 1- 屏蔽	-	0	立即生效	停机设定	ALL
H0A-40	软限位设置	0- 不使能软限位 1- 上电后立即使能软限位 2- 原点回零后使能软限位	-	0	立即生效	停机设定	PST
H0A-41	软限位最大值	-2147483648~2147483647	指令单位	2147483647	立即生效	停机设定	PST
H0A-43	软限位最小值	-2147483648~2147483647	指令单位	-2147483648	立即生效	停机设定	PST

H0B 组 监控参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0B-00	实际电机转速	-	rpm	-	-	显示	PST
H0B-01	速度指令	-	rpm	-	-	显示	PS
H0B-02	内部转矩指令 (相对于额定转矩)	-	%	-	-	显示	PST
H0B-03	输入信号 (DI 信号) 监视	-	-	-	-	显示	PST
H0B-05	输出信号 (DO 信号) 监视	-	-	-	-	显示	PST
H0B-07	绝对位置计数器 (32 位十进制显示)	-	指令单位	-	-	显示	PST
H0B-09	机械角度 (始于原点的脉冲数)	-	编码器单位	-	-	显示	PST
H0B-10	电气角度	-	°	-	-	显示	PST
H0B-11	输入位置指令对应速度信息	-	rpm	-	-	显示	P
H0B-12	平均负载率	-	%	-	-	显示	PST

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0B-13	输入指令脉冲计数器 (32 位十进制显示)	-	指令单位	-	-	显示	P
H0B-15	编码器位置偏差计数器 (32 位十进制显示)	-	编码器单位	-	-	显示	P
H0B-17	反馈脉冲计数器 (32 位十进制显示)	-	编码器单位	-	-	显示	PST
H0B-19	总上电时间 (32 位十进制显示)	-	s	-	-	显示	PST
H0B-24	相电流有效值	-	A	-	-	显示	PST
H0B-26	母线电压值	-	V	-	-	显示	PST
H0B-27	模块温度值	-	°C	-	-	显示	PST
H0B-33	故障记录	0- 当前故障 1- 上 1 次故障 2- 上 2 次故障 …… 9- 上 9 次故障	-	0	立即生效	运行设定	PST
H0B-34	所选次数故障码	-	-	-	-	显示	PST
H0B-35	所选故障时间戳	-	s	-	-	显示	PST
H0B-37	所选故障时电机转速	-	rpm	-	-	显示	PST
H0B-38	所选故障时电机 U 相电流	-	A	-	-	显示	PST
H0B-39	所选故障时电机 V 相电流	-	A	-	-	显示	PST
H0B-40	所选故障时母线电压	-	V	-	-	显示	PST
H0B-41	所选故障时输入端子状态	-	-	-	-	显示	PST
H0B-42	所选故障时输出端子状态	-	-	-	-	显示	PST
H0B-53	位置偏差计数器	-	指令单位	-	-	显示	P
H0B-55	实际电机转速 (0.1rpm)	-	rpm	-	-	显示	PST
H0B-58	机械绝对位置 (低 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-60	机械绝对位置 (高 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-64	实时输入位置指令计数器	-	指令单位	-	-	显示	PST
H0B-70	绝对值编码器旋转圈数数据	-	r	0	-	显示	ALL
H0B-71	绝对值编码器的 1 圈内位置	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-73	绝对值编码器的 1 圈内偏置位置	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-77	绝对值编码器绝对位置 (低 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-79	绝对值编码器绝对位置 (高 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-81	旋转负载单圈位置 (低 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-83	旋转负载单圈位置 (高 32 位)	-	编码器单位	0	-	显示	ALL
H0B-85	旋转负载单圈位置	-	指令单位	0	-	显示	ALL

H0C 组 通信参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0C-00	伺服轴地址	1~247, 0 为广播地址	-	1	立即生效	运行设定	PST
H0C-02	串口波特率设置	0-2400Kbp/s 1-4800Kbp/s 2-9600Kbp/s 3-19200Kbp/s 4-38400Kbp/s 5-57600Kbp/s 6-115200Kbp/s	-	5	立即生效	运行设定	PST
H0C-03	MODBUS 数据格式	0- 无校验, 2 个结束位 1- 偶校验, 1 个结束位 2- 奇校验, 1 个结束位 3- 无校验, 1 个结束位	-	0	立即生效	运行设定	PST
H0C-08	CAN 通信速率设置	0~20K 1~50K 2~100K 3~125K 4~250K 5~500K 6~1M 7~1M	-	5	立即生效	运行设定	PST
H0C-09	通信 VDI	0- 禁止 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	PST
H0C-10	上电后 VDI 默认值	Bit0-VDI1 默认值 …… Bit15-VDI16 默认值	-	0	再次通电	运行设定	PST
H0C-11	通信 VDO	0- 禁止 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	PST
H0C-12	VDO 功能选择为 0 时的默认电平	Bit0-VDO1 默认值 …… Bit15-VDO16 默认值	-	0	立即生效	停机设定	PST
H0C-13	MODBUS 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0- 不更新 EEPROM 1- 除 H0B 组和 H0D 组外, 更新 EEPROM	-	1	立即生效	运行设定	PST

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0C-14	MODBUS 错误码	新协议： 0x0001- 非法功能 (命令码) 0x0002- 非法数据地址 0x0003- 非法数据 0x0004- 从站设备故障 老协议： 0x0002- 命令码不是 0x03/0x06/0x10 0x0004- 伺服计算接收到数据帧的 CRC 校验码与数据帧内校验码不相等 0x0008- 访问的功能码不存在 0x0010- 写入功能码的值超出功能码上下限 0x0080- 被写功能码只能在伺服停机状态下修改，而伺服当前处于运行状态	1	-	-	显示	-
H0C-16	CAN 通信写入功能码是否更新到 EEPROM	0- 不更新 EEPROM 1- 除 H0B 组和 H0D 组外，更新 EEPROM	-	0	立即生效	运行设定	PST
H0C-25	MODBUS 指令应答延时	0~5000	ms	1	立即生效	运行设定	PST
H0C-26	MODBUS 通信数据高低位顺序	0- 高 16 位在前，低 16 位在后 1- 低 16 位在前，高 16 位在后	1	1	立即生效	运行设定	PST
H0C-30	MODBUS 错误帧格式选择	0- 老协议 1- 新协议 (标准协议)	1	1	立即生效	运行设定	PST

H0D 组 辅助功能参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0D-00	软件复位	0- 无操作 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	-
H0D-01	故障复位	0- 无操作 1- 使能	-	0	立即生效	停机设定	-
H0D-02	离线惯量辨识功能	-	-	-	立即生效	运行设定	-
H0D-03	保留参数	-	-	-	-	-	-
H0D-05	紧急停机	0- 无操作 1- 使能紧急停机	-	0	立即生效	运行设定	-
H0D-11	JOG 试运行功能	(自带滤波)	-	-	-	-	-
H0D-17	DIDO 强制输入输出使能	0- 无操作 1- 强制 DI 使能，强制 DO 不使能 2- 强制 DO 使能，强制 DI 不使能 3- 强制 DIDO 都使能	-	0	立即生效	运行设定	-
H0D-18	DI 强制输入给定	0~0x01FF	-	0x01FF	立即生效	运行设定	-
H0D-19	DO 强制输出给定	0~0x001F	-	0	立即生效	运行设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H0D-20	绝对编码器复位使能	0- 无操作 1- 复位故障和多圈数据 2- 复位故障和多圈数据	-	0	立即生效	停机设定	ALL

H11 组 多段位置功能参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H11-00	多段位置运行方式	0- 单次运行结束停机 (H11-01 进行段数选择) 1- 循环运行 (H11-01 进行段数选择) 2-DI 切换运行 (通过 DI 来选择) 3- 顺序运行 (H11-01 进行段数选择) 5- 轴控连续模式	-	1	立即生效	停机设定	P
H11-01	位移指令终点段数	1~16	-	1	立即生效	停机设定	P
H11-02	余量处理方式	DI 模式外其他三种模式下有效 0- 继续运行没走完的段 1- 从第 1 段重新开始运行	-	0	立即生效	停机设定	P
H11-03	时间单位	0-ms 1-s	-	0	立即生效	停机设定	P
H11-04	位移指令类型选择	0- 相对位移指令 1- 绝对位移指令	-	0	立即生效	运行设定	P
H11-05	顺序运行起始段选择	0~16	-	0	立即生效	停机设定	P
H11-09	轴控断多段使能减速度	0~65535	ms	65535	立即生效	运行设定	P
H11-10	第 1 段启动速度	0~6000	rpm	0	立即生效	运行设定	P
H11-11	第 1 段停止速度	0~6000	rpm	0	立即生效	运行设定	P
H11-12	第 1 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-14	第 1 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-15	第 1 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-16	第 1 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-17	第 2 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-19	第 2 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-20	第 2 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H11-21	第 2 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-22	第 3 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-24	第 3 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-25	第 3 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-26	第 3 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-27	第 4 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-29	第 4 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-30	第 4 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-31	第 4 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-32	第 5 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-34	第 5 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-35	第 5 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-36	第 5 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-37	第 6 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-39	第 6 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-40	第 6 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-41	第 6 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-42	第 7 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-44	第 7 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-45	第 7 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-46	第 7 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-47	第 8 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-49	第 8 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-50	第 8 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H11-51	第 8 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-52	第 9 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-54	第 9 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-55	第 9 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-56	第 9 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-57	第 10 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-59	第 10 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-60	第 10 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-61	第 10 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-62	第 11 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-64	第 11 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-65	第 11 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-66	第 11 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-67	第 12 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-69	第 12 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-70	第 12 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-71	第 12 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-72	第 13 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-74	第 13 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-75	第 13 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-76	第 13 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-77	第 14 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-79	第 14 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-80	第 14 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H11-81	第 14 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-82	第 15 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-84	第 15 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-85	第 15 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-86	第 15 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-87	第 16 段移动位移	-1073741824 ~1073741824	指令单位	10000	立即生效	运行设定	P
H11-89	第 16 段位移最大运行速度	1~6000	rpm	200	立即生效	运行设定	P
H11-90	第 16 段位移加减速时间	0~65535	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P
H11-91	第 16 段位移完成后等待时间	0~10000	ms(s)	10	立即生效	运行设定	P

H12 组 多段速度参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H12-00	多段速度指令运行方式	0- 单次运行结束停机 (H12-01 进行段数选择) 1- 循环运行 (H12-01 进行段数选择) 2- 通过外部 DI 进行切换	-	1	立即生效	停机设定	S
H12-01	速度指令终点段数选择	1~16	-	16	立即生效	停机设定	S
H12-02	运行时间单位选择	0-sec 1-min	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-03	加速时间 1	0~65535	ms	10	立即生效	运行设定	S
H12-04	减速时间 1	0~65535	ms	10	立即生效	运行设定	S
H12-05	加速时间 2	0~65535	ms	50	立即生效	运行设定	S
H12-06	减速时间 2	0~65535	ms	50	立即生效	运行设定	S
H12-07	加速时间 3	0~65535	ms	100	立即生效	运行设定	S
H12-08	减速时间 3	0~65535	ms	100	立即生效	运行设定	S
H12-09	加速时间 4	0~65535	ms	150	立即生效	运行设定	S
H12-10	减速时间 4	0~65535	ms	150	立即生效	运行设定	S

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H12-20	第 1 段速度指令	-6000~6000	rpm	0	立即生效	运行设定	S
H12-21	第 1 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-22	第 1 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-23	第 2 段速度指令	-6000~6000	rpm	100	立即生效	运行设定	S
H12-24	第 2 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-25	第 2 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-26	第 3 段速度指令	-6000~6000	rpm	300	立即生效	运行设定	S
H12-27	第 3 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-28	第 3 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-29	第 4 段速度指令	-6000~6000	rpm	500	立即生效	运行设定	S
H12-30	第 4 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-31	第 4 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-32	第 5 段速度指令	-6000~6000	rpm	700	立即生效	运行设定	S
H12-33	第 5 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-34	第 5 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-35	第 6 段速度指令	-6000~6000	rpm	900	立即生效	运行设定	S
H12-36	第 6 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H12-37	第 6 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-38	第 7 段速度指令	-6000~6000	rpm	600	立即生效	运行设定	S
H12-39	第 7 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-40	第 7 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-41	第 8 段速度指令	-6000~6000	rpm	300	立即生效	运行设定	S
H12-42	第 8 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-43	第 8 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-44	第 9 段速度指令	-6000~6000	rpm	100	立即生效	运行设定	S
H12-45	第 9 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-46	第 9 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-47	第 10 段速度指令	-6000~6000	rpm	-100	立即生效	运行设定	S
H12-48	第 10 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-49	第 10 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-50	第 11 段速度指令	-6000~6000	rpm	-300	立即生效	运行设定	S
H12-51	第 11 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-52	第 11 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-53	第 12 段速度指令	-6000~6000	rpm	-500	立即生效	运行设定	S

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H12-54	第 12 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-55	第 12 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-56	第 13 段速度指令	-6000~6000	rpm	-700	立即生效	运行设定	S
H12-57	第 13 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-58	第 13 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-59	第 14 段速度指令	-6000~6000	rpm	-900	立即生效	运行设定	S
H12-60	第 14 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-61	第 14 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-62	第 15 段速度指令	-6000~6000	rpm	-600	立即生效	运行设定	S
H12-63	第 15 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-64	第 15 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S
H12-65	第 16 段速度指令	-6000~6000	rpm	-300	立即生效	运行设定	S
H12-66	第 16 段指令运行时间	0~6553.5	s(min)	5.0	立即生效	运行设定	S
H12-67	第 16 段加减速时间	0- 零加减速时间 1- 加减速时间 1 2- 加减速时间 2 3- 加减速时间 3 4- 加减速时间 4	-	0	立即生效	运行设定	S

H17 组 虚拟 DIDO 参数

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H17-00	VDI1 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-01	VDI1 端子逻辑选择	0- 表示 VDI1 写入 1 有效 1- 表示 VDI1 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-02	VDI2 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-03	VDI2 端子逻辑选择	0- 表示 VDI2 写入 1 有效 1- 表示 VDI2 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-04	VDI3 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-05	VDI3 端子逻辑选择	0- 表示 VDI3 写入 1 有效 1- 表示 VDI3 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-06	VDI4 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-07	VDI4 端子逻辑选择	0- 表示 VDI4 写入 1 有效 1- 表示 VDI4 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-08	VDI5 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-09	VDI5 端子逻辑选择	0- 表示 VDI5 写入 1 有效 1- 表示 VDI5 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-10	VDI6 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-11	VDI6 端子逻辑选择	0- 表示 VDI6 写入 1 有效 1- 表示 VDI6 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-12	VDI7 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-13	VDI7 端子逻辑选择	0- 表示 VDI7 写入 1 有效 1- 表示 VDI7 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-14	VDI8 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-15	VDI8 端子逻辑选择	0- 表示 VDI8 写入 1 有效 1- 表示 VDI8 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-16	VDI9 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-17	VDI9 端子逻辑选择	0- 表示 VDI9 写入 1 有效 1- 表示 VDI9 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-18	VDI10 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-19	VDI10 端子逻辑选择	0- 表示 VDI10 写入 1 有效 1- 表示 VDI10 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-20	VDI11 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H17-21	VDI11 端子逻辑选择	0- 表示 VDI11 写入 1 有效 1- 表示 VDI11 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-22	VDI12 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-23	VDI12 端子逻辑选择	0- 表示 VDI12 写入 1 有效 1- 表示 VDI12 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-24	VDI13 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-25	VDI13 端子逻辑选择	0- 表示 VDI13 写入 1 有效 1- 表示 VDI13 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-26	VDI14 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-27	VDI14 端子逻辑选择	0- 表示 VDI14 写入 1 有效 1- 表示 VDI14 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-28	VDI15 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-29	VDI15 端子逻辑选择	0- 表示 VDI15 写入 1 有效 1- 表示 VDI15 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-30	VDI16 端子功能选择	0~41	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-31	VDI16 端子逻辑选择	0- 表示 VDI16 写入 1 有效 1- 表示 VDI16 写入值由 0 变为 1 时有效	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-32	VDO 虚拟电平	-	-	-	-	显示	-
H17-33	VDO1 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-34	VDO1 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-35	VDO2 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-36	VDO2 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-37	VDO3 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-38	VDO3 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-39	VDO4 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-40	VDO4 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-41	VDO5 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-42	VDO5 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H17-43	VDO6 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-44	VDO6 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-45	VDO7 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-46	VDO7 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-47	VDO8 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-48	VDO8 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-49	VDO9 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-50	VDO9 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-51	VDO10 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-52	VDO10 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-53	VDO11 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-54	VDO11 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-55	VDO12 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-56	VDO12 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-57	VDO13 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-58	VDO13 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-59	VDO14 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-60	VDO14 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-61	VDO15 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-62	VDO15 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-63	VDO16 端子功能选择	0~24	-	0	停机生效	运行设定	-
H17-64	VDO16 端子逻辑选择	0- 表示有效时输出 1 1- 表示有效时输出 0	-	0	停机生效	运行设定	-

H30 组 通信读取伺服相关变量

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H30-00	通信读取伺服状态	-	-	-	-	通信只读	PST
H30-01	通信读取 DO 功能状态 1	-	-	-	-	通信只读	PST
H30-02	通信读取 DO 功能状态 2	-	-	-	-	通信只读	PST
H30-03	通信读取输入脉冲指令采样值	-	-	-	-	显示	PST
H30-04	通信读取 DI 状态	-	-	-	-	显示	PST

H31 组 通信给定伺服相关变量

功能码	名称	设定范围	单位	出厂设定	生效方式	设定方式	相关模式
H31-00	通信给定 VDI 虚拟电平	0~65535	-	0	立即生效	运行设定	PST
H31-04	通信给定 DO 输出状态	0~31	-	0	立即生效	运行设定	PST
H31-09	通信给定速度指令	-6000.000~6000.000	rpm	0	立即生效	运行设定	S
H31-11	通信给定转矩指令	-100.000~100.000	%	0	立即生效	运行设定	T

DIDO 功能定义

编码	名称	功能名	描述	备注
输入信号功能说明				
FunIN.1	S-ON	伺服使能	无效 - 伺服电机使能禁止； 有效 - 伺服电机上电使能。	相应端子的逻辑选择， 必须设置为：电平有效。 该功能对应的 DI 或 VDI 端子发生变更时，或对应 端子逻辑选择发生变更时， 则需要再次通电后，变更才生效。
FunIN.2	ALM-RST	故障与警告 复位（沿有效功能）	无效 - 禁止； 有效 - 使能。	相应端子的逻辑选择， 必须设置为：边沿有效。 若选择电平有效，则驱动器 内部强制设为边沿有效。 按照报警类型，有些报警 复位后伺服是可以继续工作的。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.3	GAIN-SEL	增益切换	H08-09=1 时： 无效 - 速度控制环为 PI 控制； 有效 - 速度控制环为 P 控制。 H08-09=2 时： 无效 - 固定到第一组增益； 有效 - 固定到第二组增益。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.4	CMD-SEL	主辅运行指令切换	无效 - 当前运行指令为 A； 有效 - 当前运行指令为 B。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.5	DIR-SEL	多段速度 DI 切换运行方向设置	无效 - 默认指令方向； 有效 - 指令反方向。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.6	CMD1	多段运行指令切换 1	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.7	CMD2	多段运行指令切换 2	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.8	CMD3	多段运行指令切换 3	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.9	CMD4	多段运行指令切换 4	16 段指令选择。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.10	M1-SEL	模式切换 1	根据选择的控制模式 (3、4、5)， 进行速度、位置、转矩之间的 切换。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.11	M2-SEL	模式切换 2	根据选择的控制模式 (6)，进行 速度、位置、转矩之间的切换。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.12	ZCLAMP	零位固定使能	有效 - 使能零位固定功能； 无效 - 禁止零位固定功能。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.13	INHIBIT	位置指令禁止	有效 - 禁止指令脉冲输入； 无效 - 允许指令脉冲输入。	原来为脉冲禁止功能。 现升级为位置指令禁止， 含内部和外部位置指令。 相应端子的逻辑选择， 必须设置为：电平有效。
FunIN.14	P-OT	正向超程开关	有效 - 禁止正向驱动； 无效 - 允许正向驱动。	当机械运动超过可移动范围， 进入超程防止功能：相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.15	N-OT	反向超程开关	当机械运动超过可移动范围， 进入超程防止功能： 有效 - 禁止反向驱动； 无效 - 允许反向驱动。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.16	P-CL	正外部转矩限制	根据 H07-07 的选择，进行转矩 限制源的切换。 ◆ H07-07=1 时： 有效 - 正转外部转矩限制有效； 无效 - 正转内部转矩限制有效。 ◆ H07-07=3 且 AI 限制值大于 正转外部限制值时： 有效 - 正转外部转矩限制有效； 无效 - AI 转矩限制有效。 ◆ H07-07=4 时： 有效 - AI 转矩限制有效； 无效 - 正转内部转矩限制有效。	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.17	N-CL	负外部转矩限制	<p>根据 H07-07 的选择, 进行转矩限制源的切换。</p> <p>◆ H07-07=1 时: 有效 - 反转外部转矩限制有效; 无效 - 反转内部转矩限制有效。</p> <p>◆ H07-07=3 且 AI 限制值小于反转外部限制值时: 有效 - 反转外部转矩限制有效。 无效 - AI 转矩限制有效。</p> <p>◆ H07-07=4 时: 有效 - AI 转矩限制有效; 无效 - 反转内部转矩限制有效。</p>	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.18	JOGCMD+	正向点动	有效 - 按照给定指令输入; 无效 - 运行指令停止输入。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.19	JOGCMD-	负向点动	有效 - 按照给定指令反向输入; 无效 - 运行指令停止输入。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.20	POSSTEP	步进量使能	有效 - 执行指令步进量的指令; 无效 - 指令为零, 为定位态。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.21	HX1	手轮倍率信号 1	HX1 有效, HX2 无效: X10 HX1 无效, HX2 有效: X100 其他: X1	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.22	HX2	手轮倍率信号 2		
FunIN.23	HX_EN	手轮使能信号	无效 - 按照 H05-00 功能码选择进行位置控制; 有效 - 在位置模式下接收手轮脉冲信号进行位置控制。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.24	GEAR_SEL	电子齿轮选择	无效 - 电子齿轮比 1; 有效 - 电子齿轮比 2。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.25	TOQDirSel	转矩指令方向设定	无效 - 正方向; 有效 - 反方向。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.26	SPDDirSel	速度指令方向设定	无效 - 正方向; 有效 - 反方向。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.27	POSDirSel	位置指令方向设定	无效, 实际位置指令方向与设定的位置指令方向相同; 有效, 实际位置指令方向与设定的位置指令方向相反;	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.28	PosInSen	多段位置指令使能	沿有效 无效 - 忽略内部多段指令; 有效 - 启动内部多段。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.29	XintFree	中断定长状态解除 (沿有效功能)	无效 - 禁止; 有效 - 使能。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 边沿有效。如果设为 1 (高电平有效), 驱动器内部会强制改为 2 (上升沿有效); 如果设为 0 (低电平有效), 驱动器内部会强制改为 3 (下降沿有效)。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.31	HomeSwitch	原点开关	无效 - 不触发; 有效 - 触发。	相应端子的逻辑选择, 必须设置为: 电平有效。 建议分配在快速 DI 端子。 如果设为 2 (上升沿有效), 驱动器内部会强制改为 1 (高电平有效); 如果设为 3 (下降沿有效), 驱动器内部会强制改为 0 (低电平有效); 若设为 4 (上升沿、下降沿均有效), 驱动器内部会强制改为 0 (低电平有效)
FunIN.32	HomingStart	原点复归使能 (沿有效功能)	无效 - 禁止; 有效 - 使能。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 边沿有效。 如果设为 1 (高电平有效), 驱动器内部会强制改为 2 (上升沿有效); 如果设为 0 (低电平有效), 驱动器内部会强制改为 3 (下降沿有效)。
FunIN.33	XintInhibit	中断定长禁止	有效 - 禁止中断定长; 无效 - 允许中断定长。	相应端子的逻辑选择, 必须设置为: 电平有效。 如果设为 2 (上升沿有效), 驱动器内部会强制改为 1 (高电平有效); 如果设为 3 (下降沿有效), 驱动器内部会强制改为 0 (低电平有效); 若设为 4 (上升沿、下降沿均有效), 驱动器内部会强制改为 0 (低电平有效)
FunIN.34	Emergency Stop	紧急停机	有效 - 零速停机后位置锁定; 无效 - 对当运行状态无影响。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.35	ClrPosErr	清除位置偏差 (沿有效功能)	有效 - 位置偏差清零; 无效 - 位置偏差不清零。	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 边沿有效。 如果设为 1 (高电平有效), 驱动器内部会强制改为 2 (上升沿有效); 如果设为 0 (低电平有效), 驱动器内部会强制改为 3 (下降沿有效)。 该 DI 功能建议配置到 DI8 或 DI9 端子上。
FunIN.36	V_LmtSel	内部速度限制源	有效 - H07-19 作为内部正负速度限制值 (H07-17=2) 无效 - H07-20 作为内部正负速度限制值 (H07-17=2)	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。
FunIN.37	PulseInhibit	脉冲指令禁止	位置控制模式时, 位置指令来源为脉冲指令 (H05-00=0) 时: 无效 - 可响应脉冲指令; 有效 - 不响应脉冲指令;	相应端子的逻辑选择, 建议设置为: 电平有效。

编码	名称	功能名	描述	备注
FunIN.38	MultiBlockTrig	轴控写入中断	位置控制模式时，位置指令来源为多段指令 (H05-00=2) 时： 无效 - 不写入指令； 有效 - 写入指令并产生中断；	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.39	MultiBlockWr	轴控写入不中断	位置控制模式时，位置指令来源为多段指令 (H05-00=2) 时： 无效 - 不写入指令； 有效 - 写入指令不产生中断；	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.40	ClrCmdOkAndArrOk	清除指令和定位完成	无效 - 不清除指令和定位完成； 有效 - 清除指令和定位完成；	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
FunIN.41	HomeRecord	设置当前位置为原点	无效 - 不触发； 有效 - 触发以当前位置为原点	相应端子的逻辑选择， 建议设置为：电平有效。
输出信号功能说明				
FunOUT.1	S-RDY	伺服准备好	伺服状态准备好，可以接收 S-ON 有效信号： 有效 - 伺服准备好； 无效 - 伺服未准备好。	-
FunOUT.2	TGON	电机旋转输出	无效，滤波后电机转速绝对值小于功能码 H06-16 设定值； 有效，滤波后电机转速绝对值达到功能码 H06-16 设定值。	-
FunOUT.3	ZERO	零速	无效，电机的速度反馈和给定的差值大于功能码 H06-19 设置值时； 有效，当电机的速度反馈和给定的差值不大于功能码 H06-19 设置值时。	-
FunOUT.4	V-CMP	速度一致	速度控制时，伺服电机速度与速度指令之差的绝对值小于 H06-17 速度偏差设定值时有效。	-
FunOUT.5	COIN	定位完成	位置控制时，位置偏差脉冲到达定位完成幅度 H05-21 内时有效。	-
FunOUT.6	NEAR	定位接近	位置控制时，位置偏差脉冲到达定位接近信号幅度 H05-22 设定值时有效。	-
FunOUT.7	C-LT	转矩限制	转矩限制的确认信号： 有效 - 电机转矩受限； 无效 - 电机转矩不受限。	-
FunOUT.8	V-LT	转速限制	转矩控制时速度受限的确认信号： 有效 - 电机转速受限； 无效 - 电机转速不受限。	-
FunOUT.9	BK	抱闸输出	抱闸信号输出： 有效 - 闭合，解除抱闸； 无效 - 启动抱闸。	-
FunOUT.10	WARN	警告输出	警告输出信号有效。(导通)	-

编码	名称	功能名	描述	备注
FunOUT.11	ALM	故障输出	检测出故障时状态有效。	-
FunOUT.12	ALMO1	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。	-
FunOUT.13	ALMO2	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。	-
FunOUT.14	ALMO3	输出 3 位报警代码	输出 3 位报警代码。	-
FunOUT.15	Xintcoin	中断定长完成	有效 - 中断定长定位完成； 无效 - 中断定长定位未完成。	-
FunOUT.16	HomeAttain	原点回零输出	原点回零状态： 有效 - 原点回零； 无效 - 原点没有回零。	-
FunOUT.17	ElecHome Attain	电气回零输出	电气回零状态： 有效 - 电气原点回零； 无效 - 电气原点没有回零。	-
FunOUT.18	ToqReach	转矩到达输出	有效 - 转矩绝对值到达设定值； 无效 - 转矩绝对值小于到设定值。	-
FunOUT.19	V-Arr	速度到达输出	有效 - 速度反馈达到设定值； 无效 - 速度反馈未达到设定值。	-
FunOUT.20	AngIntRdy	角度辨识输出	有效 - 完成角度辨识 无效 - 未完成角度辨识	-
FunOUT.21	DB	DB 制动输出	有效 - 动态制动继电器断开 无效 - 动态制动继电器吸合	-
FunOUT.22	CmdOk	内部指令输出	有效 - 内部指令完成 无效 - 内部指令未完成	-
FunOUT.23	WrNextBlockEn	允许下段写入输出	有效 - 允许下段写入 无效 - 不允许下段写入	-
FunOUT.24	McOk	运动控制输出	有效 - 运动控制完成 无效 - 运动控制未完成	-

创变·精彩



官方微信



服务与技术支持APP

深圳市汇川技术股份有限公司

Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.

地址：深圳市宝安区宝城70区留仙二路鸿威工业区E栋

总机：(0755)2979 9595

传真：(0755)2961 9897

客服：400-777-1260

<http://www.inovance.com>

苏州汇川技术有限公司

Suzhou Inovance Technology Co., Ltd.

地址：苏州市吴中区越溪友翔路16号

总机：(0512)6637 6666

传真：(0512)6285 6720

客服：400-777-1260

<http://www.inovance.com>

销售服务联络地址



19010795A01

由于本公司持续的产品升级造成的内容变更，恕不另行通知
版权所有 © 深圳市汇川技术股份有限公司
Copyright © Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.