

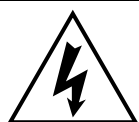
9300 JSDA series
泛用交流伺服驅動器
技術手冊

TECO 



**Driving &
Connecting Globally**

■ 警告及注意事項：



警告

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



注意

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

■ 安全注意事項：

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

說明書中安全注意事項區分為「警告」與「注意」兩項。



：表示可能的危險情況，如忽略會造成人員死亡或重大損傷。



：表示可能的危險情況，如未排除會造成人員較小或輕微的損傷及機器設備的損壞。

所以應詳閱本技術手冊再使用此伺服驅動器。

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

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

在使用 JSDA 前，請先閱讀本技術手冊，本說明書主要內容包括：

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

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

註：請將此說明書交給最終之使用者，以使伺服驅動器發揮最大效用。

目 錄

第一章 產品檢查及安裝

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

第二章 配線準備

2-1 系統組成及配線	2-1
2-1-1 伺服驅動器電源及週邊裝置配線圖.....	2-1
2-1-2 伺服驅動器配線說明.....	2-2
2-1-3 電線規格.....	2-3
2-1-4 馬達端出線.....	2-4
2-1-5 馬達及電源標準接線圖.....	2-6
2-1-6 TB 端子說明	2-7
2-1-7 馬達附機械式剎車(BRAKE)接線說明	2-7
2-2 I/O 信號端子說明.....	2-8
2-2-1 CN1 控制信號端子說明	2-9
2-2-2 CN2 編碼器信號端子說明	2-21

2-3 控制信號標準接線圖	2-23
2-3-1 位置控制(Pe Mode)接線圖(Line Driver)	2-23
2-3-2 位置控制(Pe Mode)接線圖(Open Collector)	2-24
2-3-3 位置控制(Pi Mode)接線圖	2-25
2-3-4 速度控制(S Mode)接線圖	2-26
2-3-5 轉矩控制(T Mode)接線圖	2-27

第三章 面板操作說明

3-1 驅動器面板操作說明	3-1
3-2 面板顯示訊息說明	3-8
3-2-1 狀態顯示功能說明.....	3-8
3-2-2 診斷功能說明.....	3-9

第四章 試運轉操作說明

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

第五章 控制機能

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

5-3 速度模式	5-9
5-3-1 選擇速度命令.....	5-10
5-3-2 類比速度命令比例器.....	5-11
5-3-3 類比速度命令偏移調整.....	5-11
5-3-4 類比速度命令限制.....	5-12
5-3-5 編碼器信號分周輸出.....	5-12
5-3-6 速度命令平滑化.....	5-14
5-3-7 速度旋轉方向定義.....	5-17
5-3-8 速度迴路增益.....	5-18
5-3-9 共振抑制濾波器(Notch Filter).....	5-19
5-3-10 速度模式的轉矩限制.....	5-21
5-3-11 增益切換機能.....	5-22
5-3-12 其他速度控制機能.....	5-29
5-4 位置模式	5-32
5-4-1 外部脈波命令模式.....	5-33
5-4-2 內部位置命令模式.....	5-35
5-4-3 電子齒輪比.....	5-40
5-4-4 位置命令一次平滑加減速.....	5-45
5-4-5 位置命令方向定義.....	5-46
5-4-6 位置迴路增益調整.....	5-46
5-4-7 脈波誤差量清除.....	5-47
5-4-8 原點復歸.....	5-48
5-4-9 其他位置控制機能.....	5-56
5-5 伺服增益調整	5-57
5-5-1 自動增益調整.....	5-61
5-5-2 手動增益調整.....	5-64
5-5-3 改善響應特性.....	5-65
5-6 其他機能	5-66
5-6-1 輸入/輸出接點機能規劃	5-66

5-6-2 控制模式切換.....	5-69
5-6-3 接點輔助機能.....	5-69
5-6-4 剎車模式.....	5-70
5-6-5 機械剎車時序.....	5-70
5-6-6 CW/CCW 驅動禁止方式.....	5-72
5-6-7 外部回生電阻的選用.....	5-72
5-6-8 風扇運轉設定.....	5-77
5-6-9 類比監視.....	5-77
5-6-10 參數重置.....	5-78

第六章 參數機能

6-1 參數群組說明	6-1
6-2 參數機能表	6-2

第七章 通訊機能

7-1 通訊機能（RS-232 & RS-485）	7-1
7-1-1 通訊接線.....	7-1
7-1-2 RS-232 通訊協定及格式	7-2
7-1-3 RS-485 通訊協定及格式	7-5
7-2 各參數相對應之通訊位址	7-16

第八章 異常警報排除

8-1 異常警報說明	8-1
8-2 異常排除對策	8-3

第九章 綜合規格

9-1 伺服驅動器詳細規格與尺寸型式	9-1
9-2 伺服馬達詳細規格與尺寸型式	9-7

附錄 A 馬達附件	A-1
-----------------	-----

第一章 產品檢查及安裝

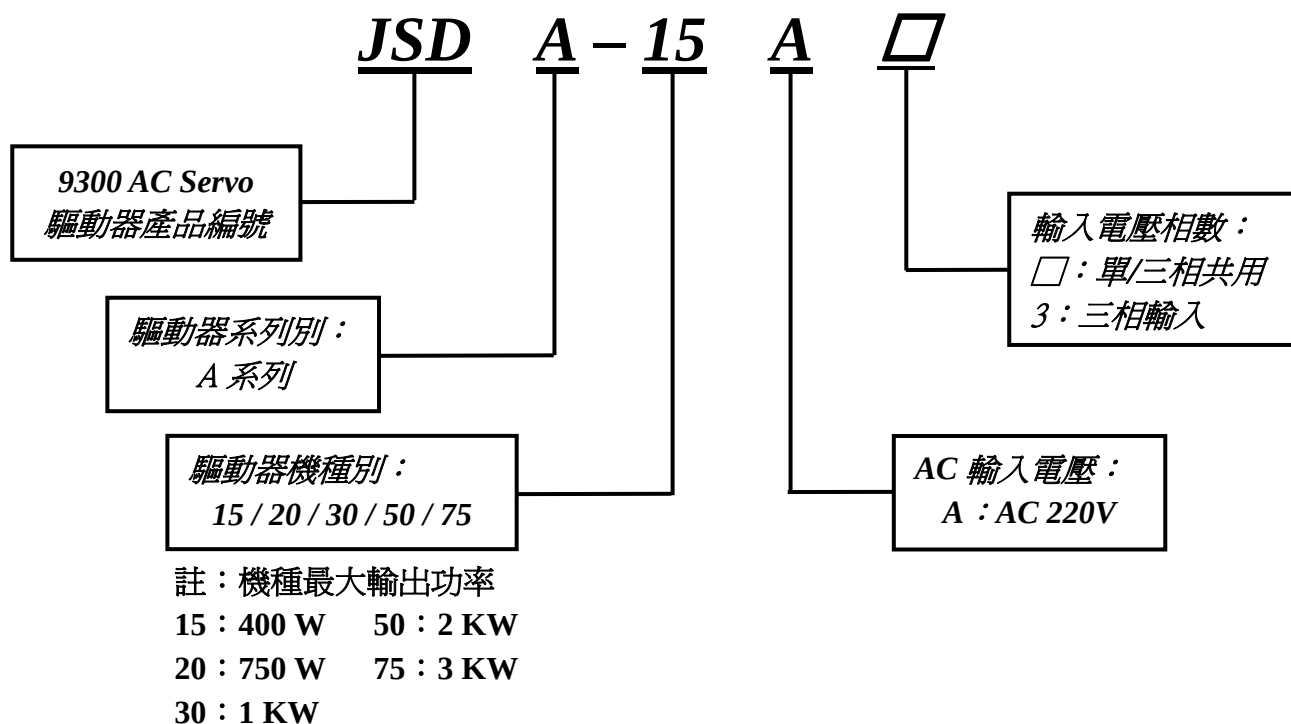
1-1 產品檢查

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

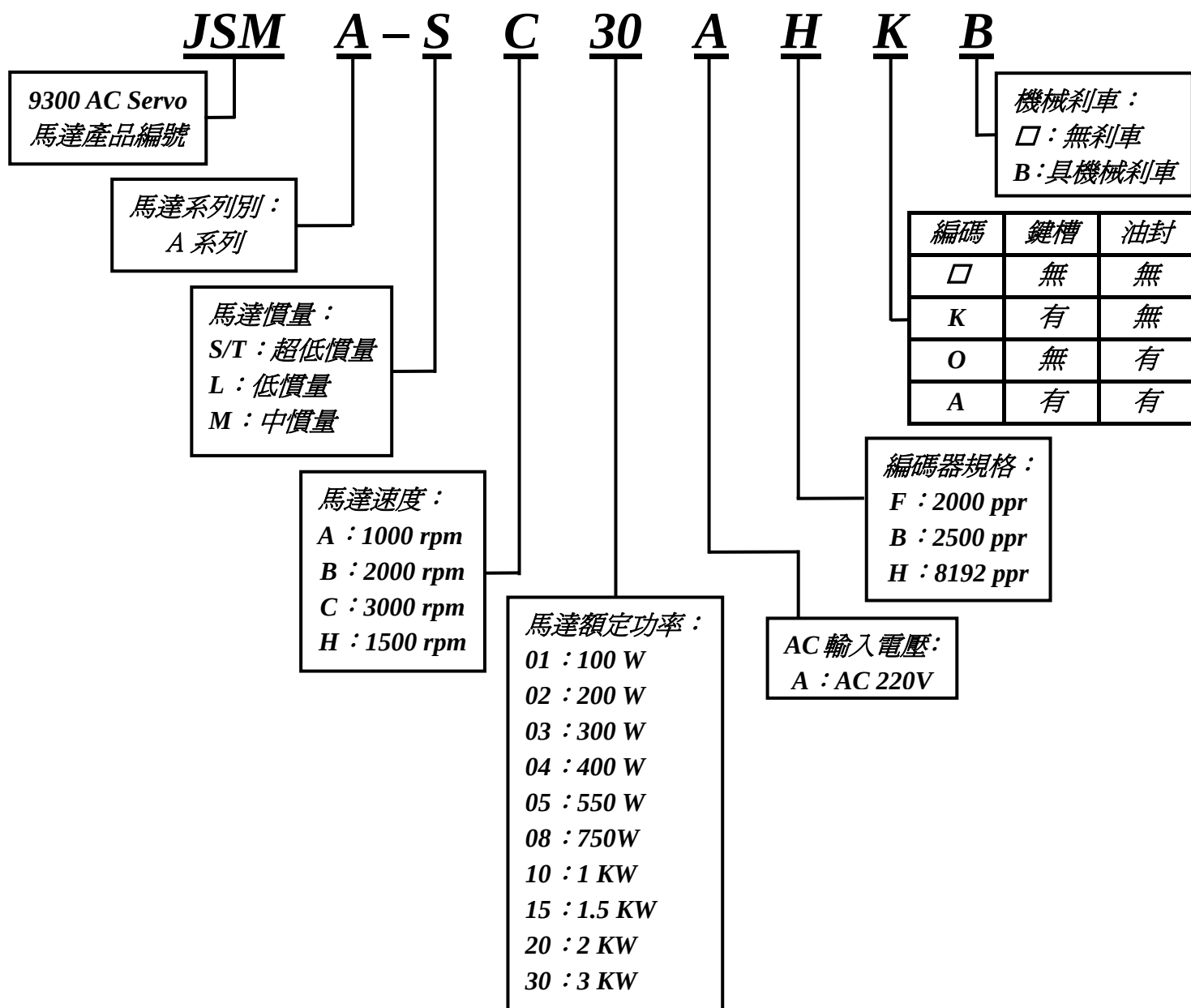
- 檢查伺服驅動器與伺服馬達型號是否與訂購的機型相同。
(型號說明請參閱下列章節內容)
- 檢查伺服驅動器與伺服馬達外觀有無損壞及刮傷現象。
(運送中造成損傷時，請勿接線送電！)
- 檢查伺服驅動器與伺服馬達有無組立不良、零組件鬆脫之現象。
- 檢查伺服馬達轉子軸是否能以手平順旋轉。
(附機械剎車之伺服馬達無法直接旋轉！)

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

1-1-1 伺服驅動器機種確認



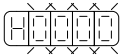
1-1-2 伺服馬達機種確認

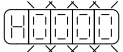


1-1-3 伺服驅動器與伺服馬達搭配對照表

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

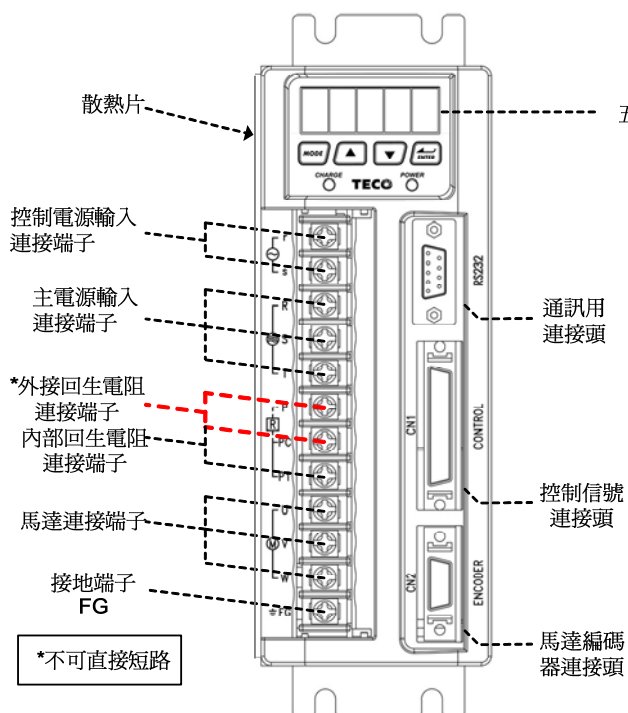
使用者可利用 **dn-08** 查詢目前驅動器內所設定的驅動器和馬達組合，如果顯示的搭配組合與實際的組合不相同，請如下表所示，重新設定參數 **Cn030** 或與當地經銷商洽談。

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率 (W)	速度 (rpm)	
H1111	JSDA-15	JSMA-SC01AB	100	3000	2500
H0112		JSMA-SC01AH			8192
H0121		JSMA-LC03AB	300	3000	2500
H0122		JSMA-LC03AH			8192
H0130		JSMA-SC02AF	200	3000	2000
H1133		JSMA-TC02AB			2500
H1134		JSMA-TC02AH			8192
H0140		JSMA-SC04AF	400	3000	2000
H1141		JSMA-SC04AB			2500
H0142		JSMA-SC04AH			8192
H1143		JSMA-TC04AB			2500
H1144		JSMA-TC04AH			8192
H0211	JSDA-20	JSMA-LC08AB	750	3000	2500
H0212		JSMA-LC08AH			8192
H0220		JSMA-SC04AF	400	3000	2000
H1221		JSMA-SC04AB			2500
H0222		JSMA-SC04AH			8192
H1223		JSMA-TC04AB			2500
H1224		JSMA-TC04AH			8192
H0230		JSMA-SC08AF	750	3000	2000
H1233		JSMA-TC08AB			2500
H1234		JSMA-TC08AH			8192
H0241		JSMA-MA05AB	550	1000	2500
H0242		JSMA-MA05AH			8192
H0251		JSMA-MH05AB		1500	2500
H0252		JSMA-MH05AH			8192

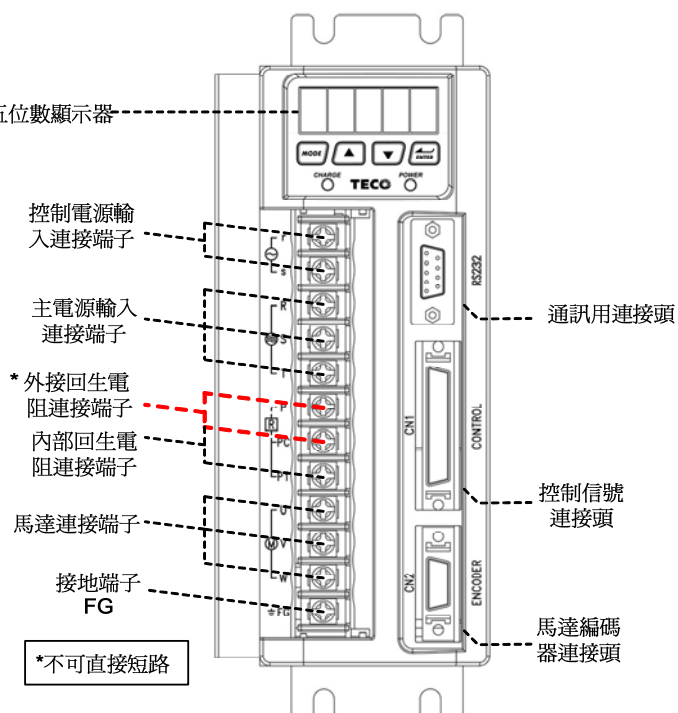
dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率 (W)	速度 (rpm)	
H0310	JSDA-30	JSMA-SC08AF	750	3000	2000
H1313		JSMA-TC08AB			2500
H1314		JSMA-TC08AH			8192
H0321		JSMA-MA10AB	1000	1000	2500
H0322		JSMA-MA10AH			8192
H0331		JSMA-MB10AB		2000	2500
H0332		JSMA-MB10AH			8192
H0341		JSMA-MH10AB		1500	2500
H0342		JSMA-MH10AH			8192
H0351		JSMA-MC10AB		3000	2500
H0352		JSMA-MC10AH			8192
H0361		JSMA-MA15AB	1500	1000	2500
H0362		JSMA-MA15AH			8192
H0371		JSMA-MB15AB		2000	2500
H0372		JSMA-MB15AH			8192
H0381		JSMA-MC15AB		3000	2500
H0382		JSMA-MC15AH			8192
H0511	JSDA-50	JSMA-MA15AB	1500	1000	2500
H0512		JSMA-MA15AH			8192
H0521		JSMA-MB15AB		2000	2500
H0522		JSMA-MB15AH			8192
H0531		JSMA-MC15AB	2000	3000	2500
H0532		JSMA-MC15AH			8192
H0541		JSMA-MB20AB		2000	2500
H0542		JSMA-MB20AH			8192
H0551		JSMA-MC20AB		3000	2500
H0552		JSMA-MC20AH			8192
H0711	JSDA-75	JSMA-MB30AB	3000	2000	2500
H0712		JSMA-MB30AH			8192
H0721		JSMA-MC30AB		3000	2500
H0722		JSMA-MC30AH			8192

1-2 伺服驅動器外觀及面板說明

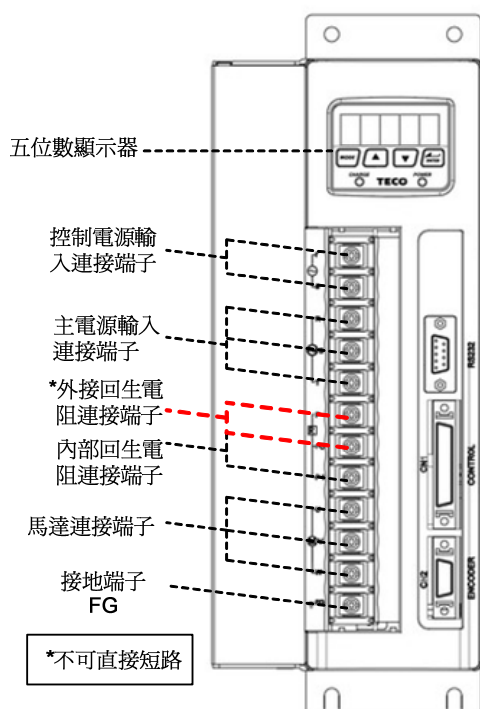
JSDA-15 / JSDA-20



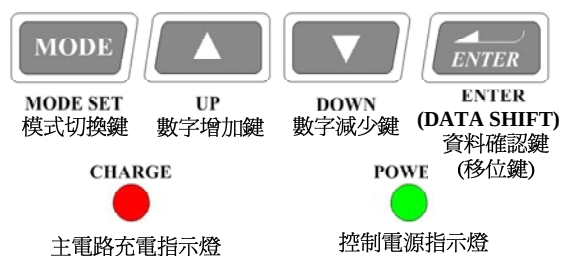
JSDA-30



JSDA-50 / JSDA-75



按鍵面板



1-3 伺服驅動器操作模式簡介

本驅動器提供多種操作模式，可供使用者選擇，詳細模式如下表：

模 式 名 稱		模式代碼	說 明
單一模式	位置模式 (外部脈波命令)	Pe	驅動器為位置迴路，進行定位控制，外部脈波命令輸入模式是接收上位控制器輸出的脈波命令來達成定位功能。位置命令由 CN1 端子輸入。
	位置模式 (內部位置命令)	Pi	驅動器為位置迴路，進行定位控制，內部位置命令模式是使用者將位置命令值設於十六組命令暫存，再規劃數位輸入接點來切換相對的位置命令。
	速度模式	S	驅動器為速度迴路，提供兩種輸入命令方式，利用數位輸入接點切換內部預先設定的三段速度命令與類比電壓（-10V ~ +10V）命令信號，進行速度控制。
	轉矩模式	T	驅動器為轉矩迴路，轉矩命令由外部輸入類比電壓（-10V ~ +10V），進行轉矩控制。
混合模式		Pe-S	Pe 與 S 可透過數位輸入接腳切換。
		Pe-T	Pe 與 T 可透過數位輸入接腳切換。
		S-T	S 與 T 可透過數位輸入接腳切換。

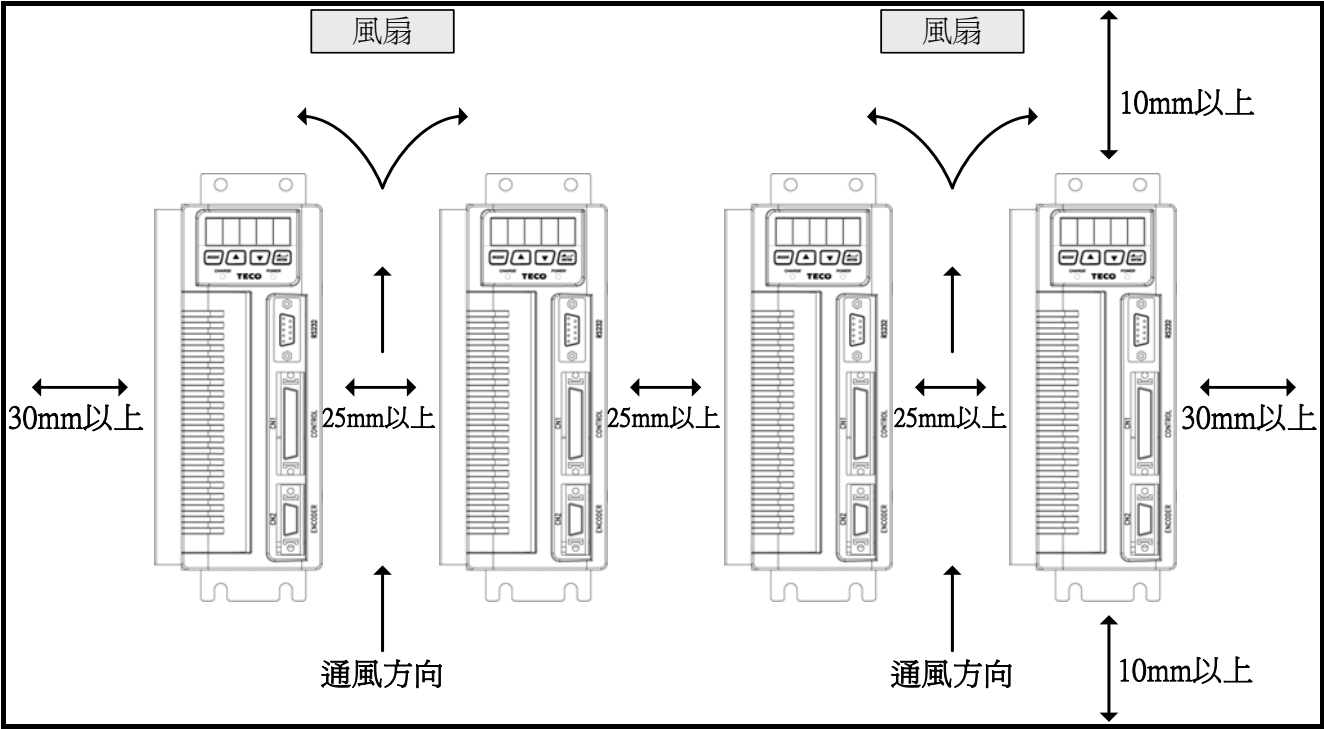
1-4 伺服驅動器安裝環境條件與方法

1-4-1 安裝環境條件

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

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

1-4-2 安裝方向及間隔



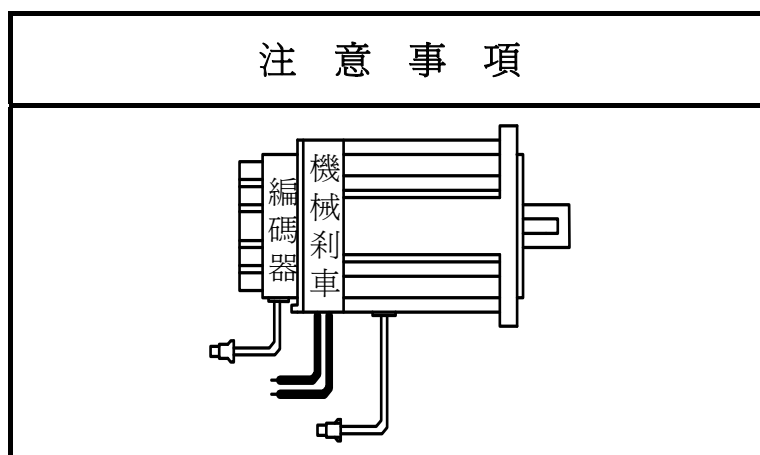
1-5 伺服馬達安裝環境條件與方法

1-5-1 安裝環境條件

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

1-5-2 安裝方式

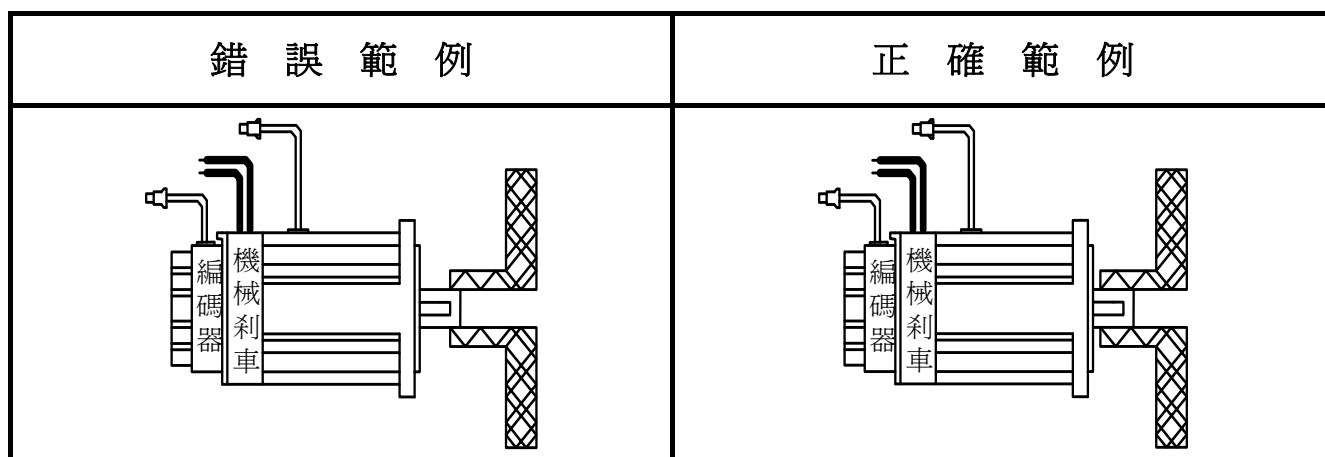
1、水平安裝：為避免水、油等液體自馬達出線端流入馬達內部，請將電纜出口置於下方。



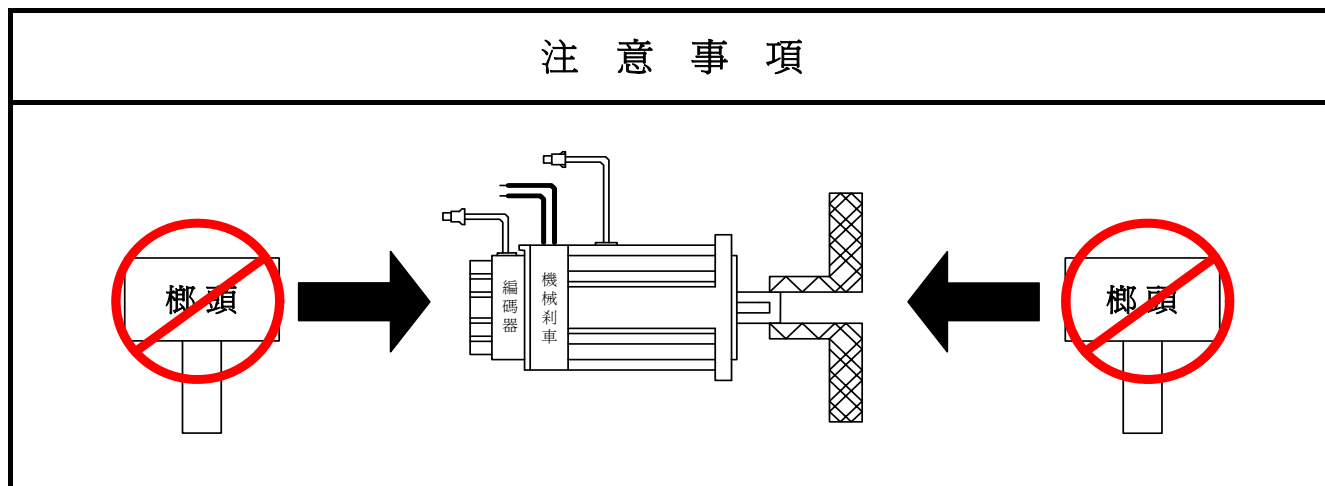
2、垂直安裝：若馬達軸朝上安裝且附有減速機時，須注意並防止減速機內的油漬經由馬達軸心，滲入馬達內部。

1-5-3 其他注意事項

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



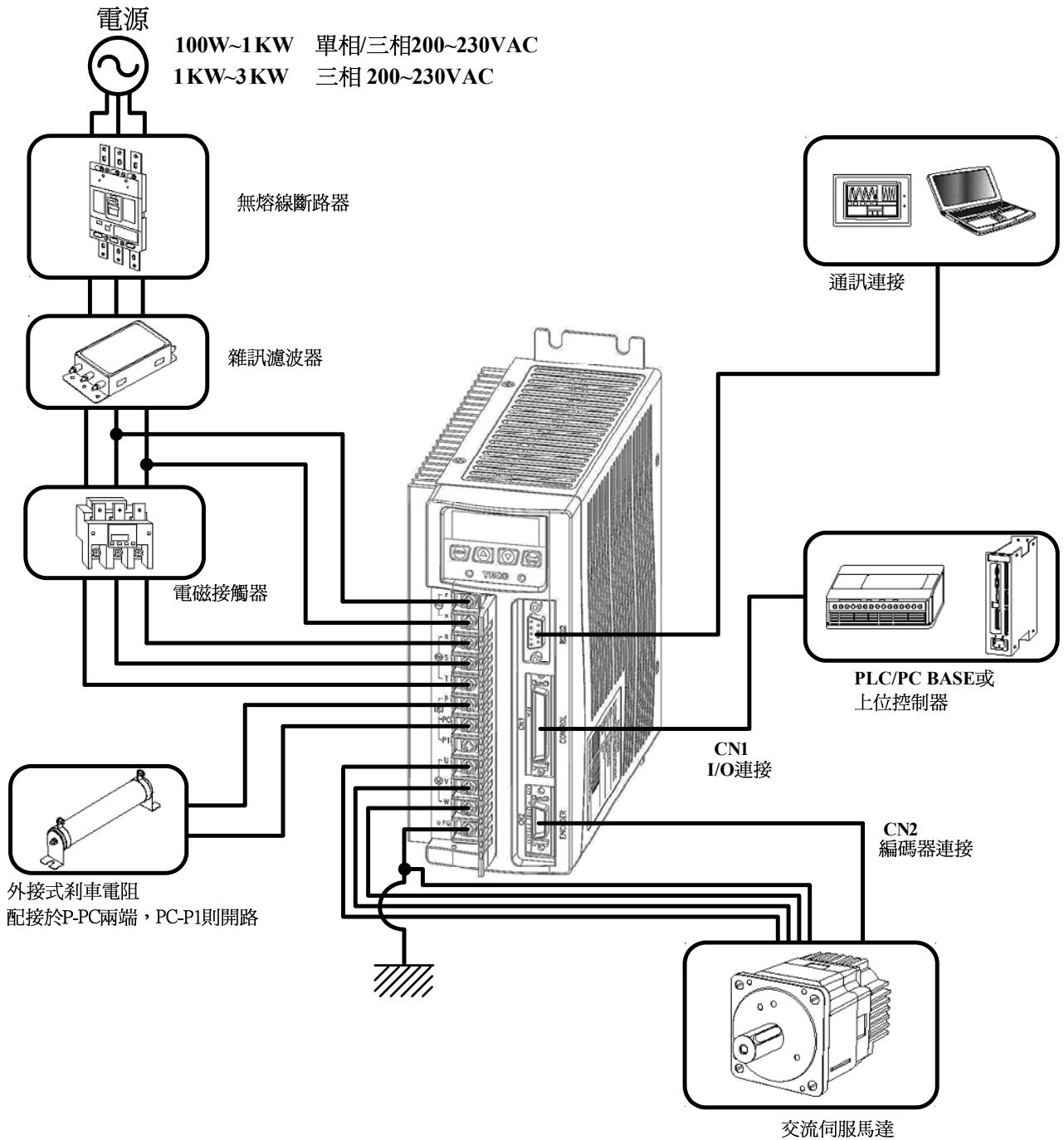
- 5、安裝及拆卸馬達時，請勿用榔頭敲擊馬達，否則容易造成馬達軸心及後方編碼器損壞。



第二章 配線準備

2-1 系統組成及配線

2-1-1 伺服驅動器電源及週邊裝置配線圖



2-1-2 伺服驅動器配線說明

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

2-1-3 電線規格

連接端			驅動器規格及使用電線規格				
連接端	標記 (符號)	連接端名稱	JSDA-15	JSDA-20	JSDA-30	JSDA-50	JSDA-75
TB 端子座	R、S、T	主電源端子	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	3.5mm ² A.W.G.12
	U、V、W	馬達連接端子	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	3.5mm ² A.W.G.12
	r、s	控制電源端子	1.25mm ² A.W.G.16	1.25mm ² A.W.G.16	1.25mm ² A.W.G.16	1.25mm ² A.W.G.16	1.25mm ² A.W.G.16
	FG $\perp$	接地線	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	2.0mm ² A.W.G.14	3.5mm ² A.W.G.12
連接端	接腳 號碼	接腳名稱	JSDA-15	JSDA-20	JSDA-30	JSDA-50	JSDA-75
CN1 控制信 號接頭	26,27,28	速度/轉矩命令輸入	0.2mm ² 或 0.3mm ² 與類比接地的雙絞對線(含隔離線)				
	30,31	類比監視輸出 1、2					
	33,34	電源輸出+15V 和-15V					
	29,32,44	類比接地端					
	1~13	一般數位輸入	0.2mm ² 或 0.3mm ² 與 I/O 地線的雙絞對線(含隔離線)				
	18~25,43	一般數位輸出					
	45,46, 48,49	24V 電源及 I/O 接地					
	14~17	位置命令輸入	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)				
	35~40	編碼器信號輸出					
CN2 馬達編 碼器接 頭	1,2	電源輸出 5V	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)				
	3,4	電源輸出接地					
	5~18	編碼器信號輸入					
RS232 通訊用 接頭	2,3	資料傳送、接收	0.2mm ² 或 0.3mm ² 雙絞對線(含隔離線)				
	5	通信用地線					
	1,4,6,8	浮接	—				

註：1、當使用複數台驅動器時，請注意無熔絲開關及電源濾波器之容量。

2、CN1 為 50 Pins 接頭是 3M 公司製品。

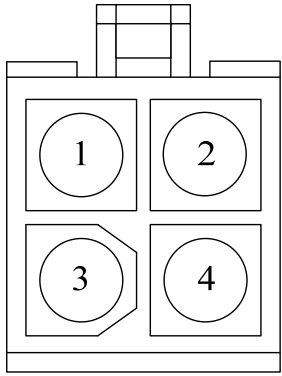
3、CN2 為 20 Pins 接頭是 3M 公司製品。

4、RS232 為 9 Pins D-type 接頭。

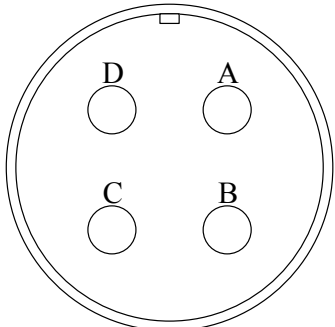
2-1-4 馬達端出線

馬達電源出線表

(1)一般接頭：

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

(2)軍規接頭(不含機械式剎車)：

端子符號	線色	信號	
A	紅	U	
B	白	V	
C	黑	W	
D	綠	FG	

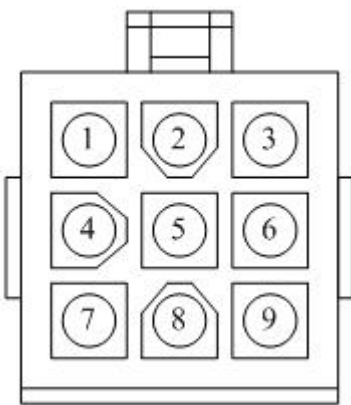
(3)軍規接頭(含機械式剎車)：

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

馬達編碼器出線表

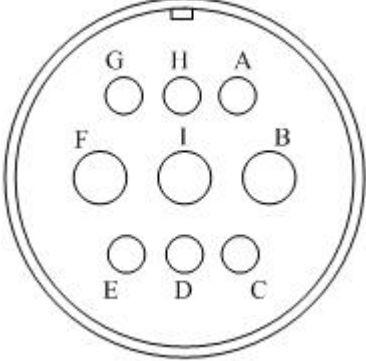
(1)一般接頭：

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



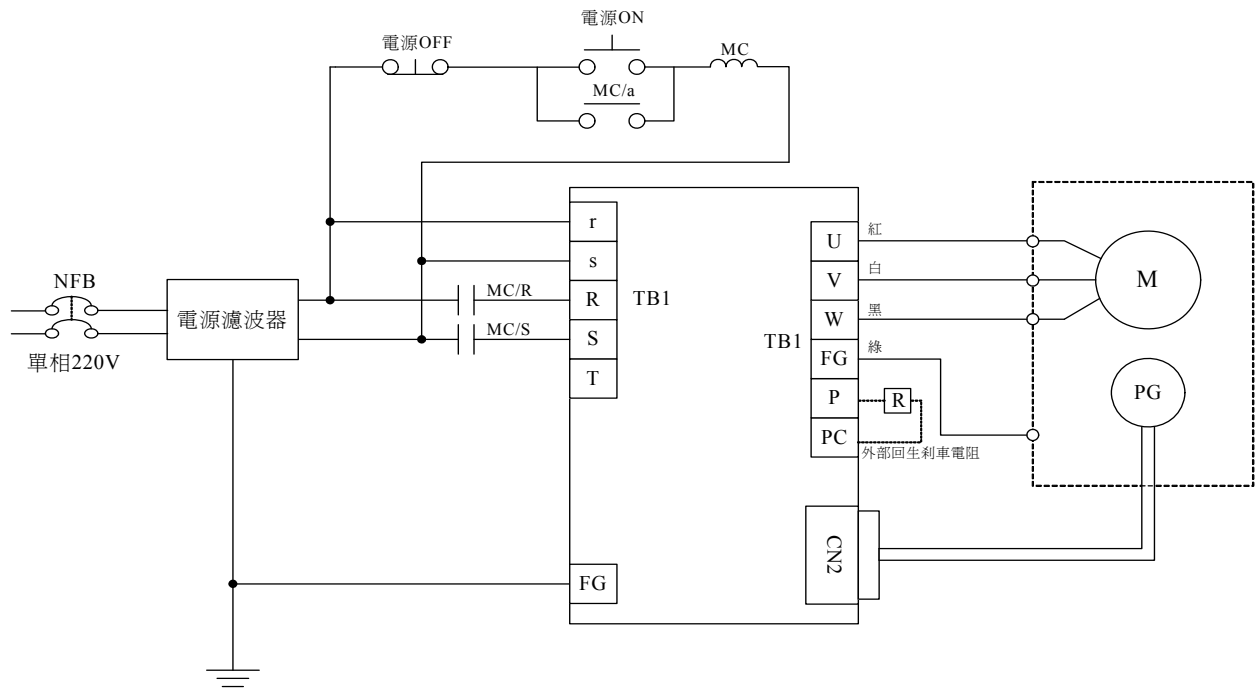
(2)軍規接頭：

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

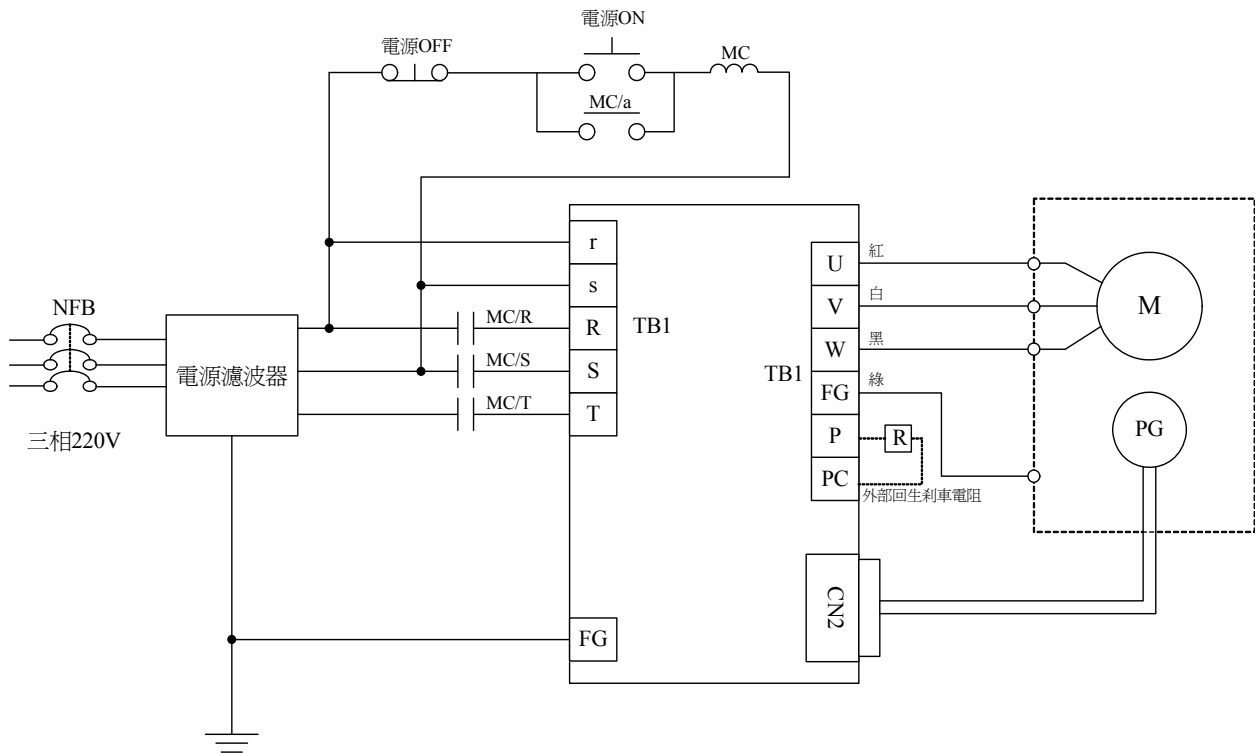


2-1-5 馬達及電源標準接線圖

※單相主電源配線範例(1KW 以下)



※三相主電源配線範例(1KW 以上)

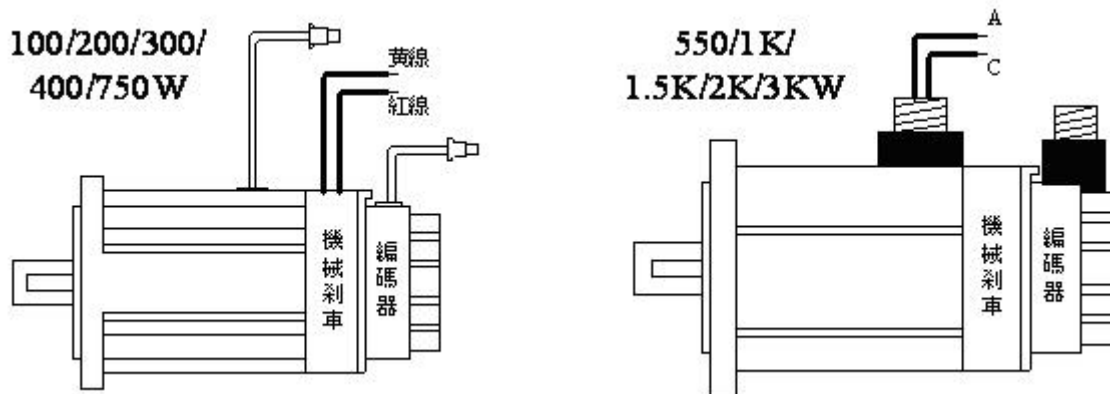


2-1-6 TB端子說明

名稱	端子符號	詳細說明
控制迴路電源輸入端	r	連接外部 AC 電源。 單相 200~230VAC +10 ~ -15% 50/60Hz ±5%
	s	
主迴路電源輸入端	R	連接外部 AC 電源。 單／三相 200~230VAC +10 ~ -15% 50/60Hz ±5%
	S	
	T	
外接回生電阻端子	P	使用外部回生電阻時，電阻值請參照 Cn012 說明。電阻容量可依需要增大。當加入回生電阻後需在 Cn012 設定電阻功率。
回生端子共點	PC	※不使用外部回生電阻時，PC—P1 需短路，P 不作任何接線。
內部回生電阻端子	P1	※使用外部回生電阻時，PC—P 間加入回生電阻，P1 則不作任何接線。
馬達電源輸出端子	U	輸出至馬達 U 相電源，馬達端線色為紅色。
	V	輸出至馬達 V 相電源，馬達端線色為白色。
	W	輸出至馬達 W 相電源，馬達端線色為黑色
馬達外殼接地端子	FG	馬達外殼地線接點，馬達端線色為綠色或黃綠色。

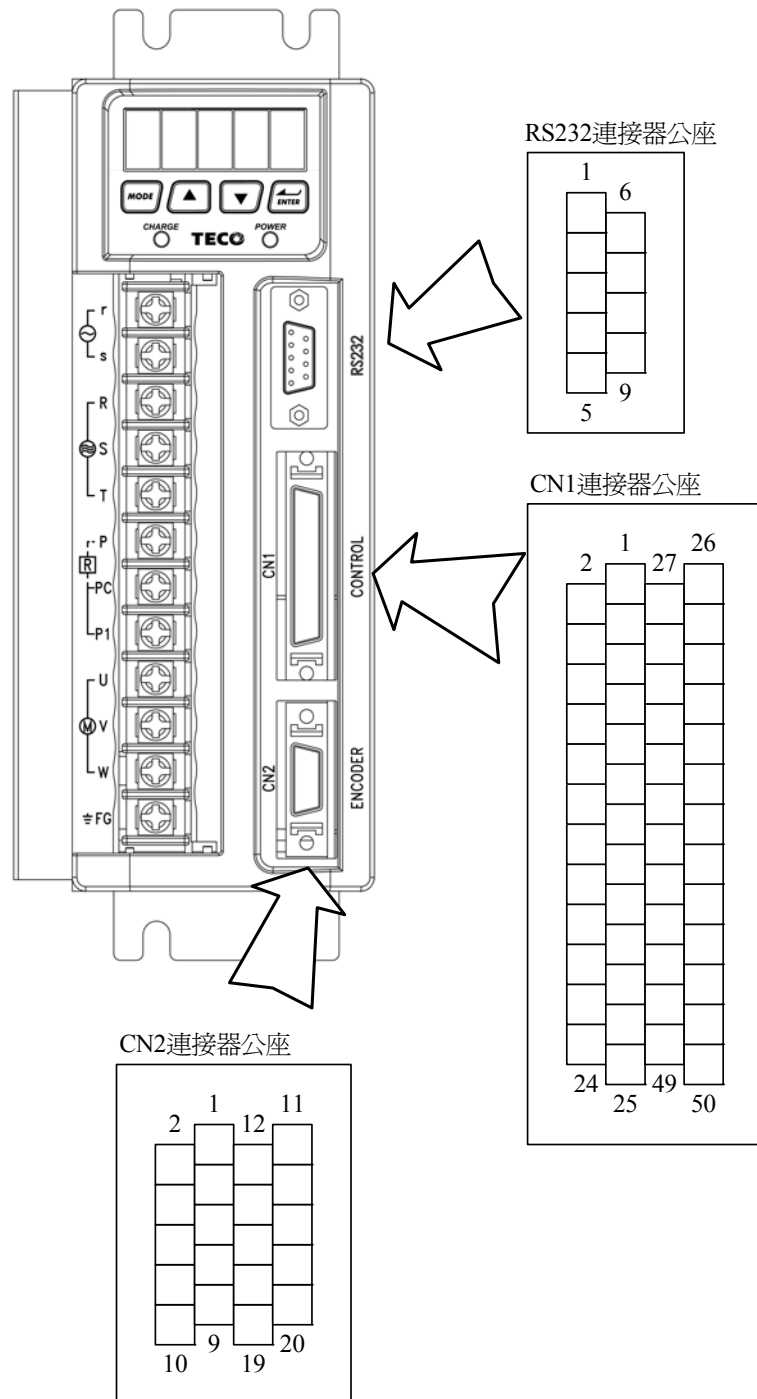
2-1-7 馬達附機械式剎車(BRAKE)接線說明

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



2-2 I/O 信號端子說明

伺服驅動器提供三組 I/O 連接端子，包含 RS232 通訊連接端子、CN1 控制信號連接端子及 CN2 編碼器連接端子，下圖為與各端子連接之公座接腳位置圖。



2-2-1 CN1 控制信號端子說明

(1) CN1 端子配置圖：

腳位	名稱	功能	1	DI-1	SON 伺服啟動	27	PIC	轉矩控制速度限制/CCW方向轉矩命令限制	26	SIN	速度/轉矩 類比命令輸入
2	DI-2	ALRS 異常警報清除	3	DI-3	PCNT PI/P 切換	29	AG	類比信號地端	28	NIC	CW方向轉矩 命令限制
4	DI-4	CCWL CCW方向驅動 禁止	5	DI-5	CWL CW方向驅動禁止	31	MON2	類比監視輸出2	30	MON1	類比監視輸出1
6	DI-6	TLMT 外部轉矩限制	7	DI-7	CLR 脈波誤差量清除	33	+15V	+15V電源輸出	32	AG	類比信號地端
8	DI-8	LOK 伺服鎖定	9	DI-9	EMC 緊急停止	35	PA	分周輸出A相	34	-15V	-15V電源輸出
10	DI-10	SPD1 內部速度命令/ 限制選擇1	11	DI-11	SPD2 內部速度命令/ 限制選擇2	37	PB	分周輸出B相	36	/PA	分周輸出/A相
12	DI-12	MDC 控制模式切換	13	DI-13	SPDINV 速度命令反向	39	PZ	分周輸出Z相	38	/PB	分周輸出/B相
14	Pulse	位置脈波命令 輸入(+)	15	/Pulse	位置脈波命令 輸入(-)	41	OPC	開集極位置命令 電源輸入	40	/PZ	分周輸出/Z相
16	Sign	位置符號命令 輸入(+)	17	/Sign	位置符號命令 輸入(-)	43	ZO	原點信號輸出	42	—	—
18	DO-1	RDY 伺服準備完成	19	DO-2	ALM 伺服異常	45	IP24	+24V電源輸出	44	AG	類比信號地端
20	DO-3	ZS 零速度信號	21	DO-4	INP 定位完成信號	47	DICOM	DI電源共端	46	IG 24	+24V電源地端
22	DO-5	轉矩限制中(LM)/ 異常警報碼0(A0)	23	DO-6	P動作中(PC)/ 異常警報碼1(A1)	49	IG 24	+24V電源地端	48	IG 24	+24V電源地端
24	DO-7	驅動禁止中(ST)/ 異常警報碼2(A2)	25	DO-8	BASE BLOCK(BB)/ 異常警報碼3(A3)				50	FG	隔離線接地

註：

1. 未使用之端子，請勿連接或當中繼端子使用。
2. I/O 信號線之屏蔽線，應與連接器的外殼相接。

(2) CN1 信號名稱及說明：

(a) 一般 I/O 信號說明：

一般 I/O 接腳機能及接線模式說明

信號	功能代碼	Pin No.	接線模式	信號	功能代碼	Pin No.	接線模式
位置脈波命令輸入	Pulse	14	IO3	分周輸出 A 相	PA	35	IO4
	/Pulse	15		分周輸出/A 相	/PA	36	
位置符號命令輸入	Sign	16		分周輸出 B 相	PB	37	
	/Sign	17		分周輸出/B 相	/PB	38	
開集極位置命令 電源輸入	OPC	41	IO3	分周輸出 Z 相	PZ	39	
				分周輸出/Z 相	/PZ	40	
速度/轉矩類比 命令輸入	SIN	26	IO5	類比信號接地端	AG	29,32,44	
				+15V 電源輸出端	+15V	33	
轉矩控制速度限制 命令/CCW 方向轉 矩命令限制	PIC	27		-15V 電源輸出端	-15V	34	
CW 方向轉矩 命令限制	NIC	28		DI 電源共端	DICOM	47	
類比監視輸出 1	MON1	30	IO6	+24V 電源輸出	IP24	45	
類比監視輸出 2	MON2	31		+24V 電源地端	IG24	46,48,49	
原點信號輸出	ZO	43	IO2	隔離線接點	FG	50	

一般 I/O 信號機能說明

信號名稱	功能代碼	模式	I/O 動作功能說明	索引 章節
位置脈波命令輸入	Pulse	Pe	驅動器可接收以下三種不同的脈波命令種類： ・ 脈波(Pulse)+符號(Sign) ・ 正轉(CCW)/反轉(CW)脈波 ・ AB 相脈波	5-4-1
	/Pulse			
位置符號命令輸入	Sign			
	/Sign			
開集極位置命令電 源輸入	OPC	Pe	當位置命令使用開集極型式輸入時，可將接腳 OPC 與 IP24 短路，使用內部 24V 電源及電阻。	—
速度類比命令輸入	SIN	S	速度模式下輸入接點 SPD1=0 、 SDP2=0 (註)使用外部速度命令時，輸入電壓範圍-10V~+10V， Sn216 可設定輸入電壓為±10V 時的馬達輸出速度。	5-3-1 5-3-2 5-3-3 5-3-4
轉矩類比命令輸入		T	轉矩模式時使用，輸入電壓範圍-10~+10V， Tn103 可設定輸入電壓為±10V 時的馬達輸出轉矩。	5-2-1 5-2-2
轉矩控制速度 限制命令	PIC	T	轉矩模式下輸入接點 SPD1=0 、 SDP2=0 (註)使用外部速度限制時，輸入電壓範圍 0~+10V ，10V 所對應之速度限制為馬達額定速度。	5-2-6
CCW 方向轉矩 限制命令		Pi Pe S	速度模式下輸入接點 TLMT=1 (註)使用外部轉矩限制時，輸入電壓範圍 0~+10V ，輸入 10V 將限制馬達 CCW 轉矩在額定轉矩的 300%。	5-3-10
CW 方向轉矩 限制命令		Pi Pe S	速度模式下輸入接點 TLMT=1 (註)使用外部轉矩限制時，輸入電壓範圍-10~0V，輸入 -10V 將限制馬達 CW 轉矩在額定轉矩的 300%。	5-3-10
類比監視輸出 1	MON1	ALL	將馬達現在速度依比例(±10V/1.5 倍額定速度)轉為電壓輸出。當馬達 CCW 旋轉時輸出為正電壓，反之輸出為負電壓。	5-6-9
類比監視輸出 2	MON2	ALL	將馬達現在轉矩依比例(±10V/3.5 倍額定轉矩)轉為電壓輸出。當馬達輸出 CCW 轉矩時輸出為正電壓，反之輸出為負電壓。	5-6-9
分周輸出 A 相	PA	ALL	將馬達的編碼器信號經分周比處理後輸出。其每轉輸出的脈波數，可於 Cn005 進行設定。 當 Cn004 設為 1 時，從馬達負載端看，為 CCW 旋轉，A 相領先 B 相 90 度。 輸出信號為 Line Driver 方式。	5-3-5
分周輸出/A 相	/PA			
分周輸出 B 相	PB			
分周輸出/B 相	/PB			
分周輸出 Z 相	PZ			
分周輸出/Z 相	/PZ			
原點信號輸出	ZO	ALL	為 Z 相開集極(Open Collector)輸出接點。	—
類比信號接地端	AG	ALL	類比信號接地：CN1 的 Pin 26、27、28、30、31、33、34 等類比電壓腳位的接地端。	—
+15V 電源輸出端	+15V	ALL	提供±15V 輸出電源(Max. 10mA)，可使用於伺服驅動器外部電壓命令。 建議使用 3kΩ 以上的可變電阻。	—
-15V 電源輸出端	-15V	ALL		
DI 電源共端	DICOM	ALL	數位輸入電源供應共端。	—
+24V 電源輸出	IP24	ALL	+24V 電源輸出端(Max. 0.2A)。	—
+24V 電源地端	IG24	ALL	+24V 電源接地端。	—
隔離線接點	FG	ALL	連接信號線的隔離線。	—

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

(b) 數位 I/O 信號說明：

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

其中，數位輸入腳位提供 13 個(Pin1~13)可規劃腳位，數位輸出腳位提供 4 個(Pin18~21)可規劃腳位。下表爲預設之數位輸出入腳位及機能，相關參數設定請參考 5-6-1 節。

預設數位輸入接腳機能及接線模式

信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式	信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式
伺服啓動	DI-1	SON	1	IO1	伺服鎖定	DI-8	LOK	8	IO1
異常警報清除	DI-2	ALRS	2		緊急停止	DI-9	EMC	9	
PI/P 切換	DI-3	PCNT	3		內部速度命令/限制選擇 1	DI-10	SPD1	10	
CCW 方向 驅動禁止	DI-4	CCWL	4		內部速度命令/限制選擇 2	DI-11	SPD2	11	
CW 方向 驅動禁止	DI-5	CWL	5		控制模式切換	DI-12	MDC	12	
外部轉矩限制	DI-6	TLMT	6		速度命令反向	DI-13	SPDINV	13	
脈波誤差量 清除	DI-7	CLR	7		—				

預設數位輸出接腳機能及接線模式

信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式	信號	接腳代號	功能代號	Pin No.	接線模式
伺服準備完成	DO-1	RDY	18	IO2	轉矩限制中/ 異常警報碼 A0	DO-5	LM/A0	22	IO2
異常警報	DO-2	ALM	19		P 動作中/ 異常警報碼 A1	DO-6	PC/A1	23	
零速度信號	DO-3	ZS	20		驅動禁止中/ 異常警報碼 A2	DO-7	ST/A2	24	
定位完成信號	DO-4	INP	21		Base Block/ 異常警報碼 A3	DO-8	BB/A3	25	

數位輸入機能說明

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

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明	索引 章節																				
伺服啓動	SON	ALL	當 SON 與 IG24 短路，進入 Servo ON 狀態，與 IG24 開路爲 Servo OFF 狀態。注意！開電源前務必使輸入接點 SON(伺服啓動)不動作，以免發生危險。	5-6-3 5-6-4																				
異常重置	ALRS	ALL	當 ALRS 與 IG24 短路，即解除異常造成的停止狀態。但編碼器異常、記憶體異常等警報則會再發出相同的警報，請在排除異常原因之後，重置電源。	8-1																				
PI/P 切換	PCNT	Pi/Pe/S	PCNT 與 IG24 短路會將速度迴路控制由比例積分控制轉換爲比例控制。	5-3-11																				
CCW 方向 驅動禁止	CCWL	ALL	連接 CCW 過行程(over travel)檢知器，正常時 CCWL 與 IG24 短路，與 IG24 開路即表 CCW 過行程發生。	5-4-8 5-6-3 5-6-4																				
CW 方向 驅動禁止	CWL	ALL	連接 CW 過行程(over travel)檢知器，正常時 CWL 與 IG24 短路，與 IG24 開路即表 CW 過行程發生。	5-4-8 5-6-3 5-6-4																				
外部轉矩限制	TLMT	Pi/Pe/S	當 TLMT 與 IG24 短路，會將馬達輸出轉矩限制在轉矩限制接腳(PIC、NIC)輸入的命令電壓範圍內。	5-3-10																				
脈波誤差量 清除	CLR	Pi/Pe	當 CLR 與 IG24 短路，清除位置偏差計數器(Position Error Counter)內積存脈波數。	5-4-7																				
伺服鎖定	LOK	S	當 LOK 與 IG24 短路，將速度控制模式轉換爲位置控制模式以便將馬達鎖定在最後的位置。	5-3-12																				
緊急停止	EMC	ALL	當 EMC 與 IG24 短路，進入緊急停止狀態，立即 Servo OFF 退出運轉狀態，並由 Cn008 決定動態剎車是否動作。	5-6-4																				
內部速度命令/ 限制選擇 1 內部速度命令/ 限制選擇 2	SPD1 SPD2	S/T	內部速度設定及限制說明： <table border="1"><thead><tr><th>SPD2</th><th>SPD1</th><th>速度命令 (速度模式)</th><th>速度限制命令 (轉矩模式)</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>外部命令(SIN)</td><td>外部限制(PIC)</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Sn201</td><td>Tn105</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Sn202</td><td>Tn106</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Sn203</td><td>Tn107</td></tr></tbody></table> “1”：表示與 IG24 短路。 “0”：表示與 IG24 開路。	SPD2	SPD1	速度命令 (速度模式)	速度限制命令 (轉矩模式)	0	0	外部命令(SIN)	外部限制(PIC)	0	1	Sn201	Tn105	1	0	Sn202	Tn106	1	1	Sn203	Tn107	5-2-6 5-3-1
SPD2	SPD1	速度命令 (速度模式)	速度限制命令 (轉矩模式)																					
0	0	外部命令(SIN)	外部限制(PIC)																					
0	1	Sn201	Tn105																					
1	0	Sn202	Tn106																					
1	1	Sn203	Tn107																					

數位輸入機能說明

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

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明	索引 章節															
控制模式切換	MDC	Pe/S/T	當 MDC 與 IG24 短路時，會將現在控制模式轉成預定的控制模式，請參照 Cn001 。	5-1 5-6-2															
位置命令禁止	INH	Pe	當 INH 與 IG24 短路時，位置命令輸入無效(不接受外部所送的脈波命令)。	5-4-1															
速度命令反向	SPDINV	S	在使用速度模式時，當 SPDINV 與 IG24 短路，所設定的旋轉速度變成反向的旋轉速度。	5-3-7															
增益切換	G-SEL	Pi/Pe/S	當 G-SEL 與 IG24 短路，由第一段控制增益切換至第二段控制增益	5-3-11															
電子齒輪比分子選擇 1~2	GN1 GN2	Pi/Pe	電子齒輪比分子選擇說明： <table border="1"><thead><tr><th>GN2</th><th>GN1</th><th>電子齒輪比分子</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>0</td><td>Pn302</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Pn303</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Pn304</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Pn305</td></tr></tbody></table> “1”：表示與 IG24 短路。 “0”：表示與 IG24 開路。	GN2	GN1	電子齒輪比分子	0	0	Pn302	0	1	Pn303	1	0	Pn304	1	1	Pn305	5-4-3
GN2	GN1	電子齒輪比分子																	
0	0	Pn302																	
0	1	Pn303																	
1	0	Pn304																	
1	1	Pn305																	
內部位置命令觸發	PTRG	Pi	當 PTRG 與 IG24 短路時(上緣觸發)，馬達會依據接點 POS1~POS4 選擇相對應的位置命令進行動作。	5-4-8															
內部位置命令暫停	PHOLD	Pi	當 PHOLD 與 IG24 短路時(上緣觸發)，馬達會減速停止。	5-4-8															
開始回到原點	SHOME	Pi/Pe	當 SHOME 與 IG24 短路時(上緣觸發)，觸發原點復歸機能。	5-4-8															
外部參考原點	ORG	Pi	當 ORG 與 IG24 短路時(上緣觸發)，伺服驅動器會以此作為原點復歸之外部參考點。	5-4-8															

數位輸入機能說明

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

信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明	索引 章節																																																																																					
內部位置命令 選擇 1~4	POS1 POS2 POS3 POS4	Pi	內部位置命令選擇說明： <table border="1"> <thead> <tr> <th>POS4</th><th>POS3</th><th>POS2</th><th>POS1</th><th>內部位置命令選擇</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Pn317, Pn318</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>Pn320, Pn321</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>Pn323, Pn324</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>Pn326, Pn327</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>Pn329, Pn330</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>Pn332, Pn333</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>Pn335, Pn336</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>Pn338, Pn339</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>Pn341, Pn342</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>Pn344, Pn345</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>Pn347, Pn348</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>Pn350, Pn351</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>Pn353, Pn354</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>Pn356, Pn357</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>Pn359, Pn360</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>Pn362, Pn363</td></tr> </tbody> </table> “1”：表示與 IG24 短路。 “0”：表示與 IG24 開路。	POS4	POS3	POS2	POS1	內部位置命令選擇	0	0	0	0	Pn317, Pn318	0	0	0	1	Pn320, Pn321	0	0	1	0	Pn323, Pn324	0	0	1	1	Pn326, Pn327	0	1	0	0	Pn329, Pn330	0	1	0	1	Pn332, Pn333	0	1	1	0	Pn335, Pn336	0	1	1	1	Pn338, Pn339	1	0	0	0	Pn341, Pn342	1	0	0	1	Pn344, Pn345	1	0	1	0	Pn347, Pn348	1	0	1	1	Pn350, Pn351	1	1	0	0	Pn353, Pn354	1	1	0	1	Pn356, Pn357	1	1	1	0	Pn359, Pn360	1	1	1	1	Pn362, Pn363	5-4-2
POS4	POS3	POS2	POS1	內部位置命令選擇																																																																																					
0	0	0	0	Pn317, Pn318																																																																																					
0	0	0	1	Pn320, Pn321																																																																																					
0	0	1	0	Pn323, Pn324																																																																																					
0	0	1	1	Pn326, Pn327																																																																																					
0	1	0	0	Pn329, Pn330																																																																																					
0	1	0	1	Pn332, Pn333																																																																																					
0	1	1	0	Pn335, Pn336																																																																																					
0	1	1	1	Pn338, Pn339																																																																																					
1	0	0	0	Pn341, Pn342																																																																																					
1	0	0	1	Pn344, Pn345																																																																																					
1	0	1	0	Pn347, Pn348																																																																																					
1	0	1	1	Pn350, Pn351																																																																																					
1	1	0	0	Pn353, Pn354																																																																																					
1	1	0	1	Pn356, Pn357																																																																																					
1	1	1	0	Pn359, Pn360																																																																																					
1	1	1	1	Pn362, Pn363																																																																																					
轉矩命令反向	TRQINV	T	在使用轉矩模式時，當 TRQINV 與 IG24 短路，所設定的轉矩命令輸出方向變成反向輸出。	5-2-4																																																																																					

數位輸出機能說明

(此說明腳位為低電位動作，相關參數設定請參考 5-6-1 節)

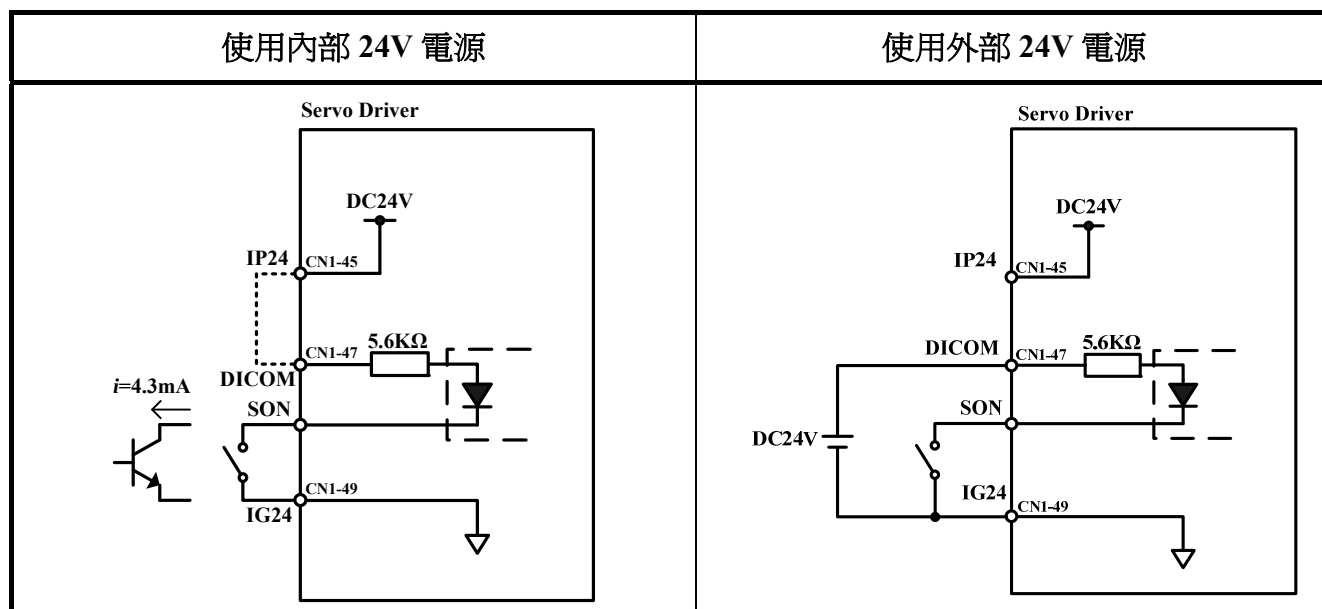
信號名稱	功能代號	模式	I/O 動作功能說明	索引 章節
伺服準備完成	RDY	ALL	主電源，控制電源輸入正常，在沒有異常警報狀態時，接腳 RDY 與 IG24 短路。	—
伺服異常	ALM	ALL	在正常時，接腳 ALM 與 IG24 開路。驅動器出現異常警報後，保護機能動作，接腳與 IG24 成為短路。	—
零速度信號	ZS	S	當馬達速度低於 Sn215 所設定之速度時，接腳 ZS 與 IG24 短路。	5-3-12
機械剎車信號	BI	ALL	當 Cn008 設為 1、3 時，則伺服啟動時，接腳 BI 與 IG24 短路，伺服沒有激磁時，接腳與 IG24 成為開路。(此腳位正常使用時是接到控制馬達之機械剎車的繼電器)。	5-6-4 5-6-5
速度到達信號	INS	S	當馬達速度到達 Cn007 所設定速度值時，接腳 INS 與 IG24 短路。	5-3-12
定位完成信號	INP	Pi/Pe	當偏差計數器的值小於 Pn307 所設定的位置定位範圍時，接腳 INP 與 IG24 短路。	5-4-9
原點復歸完成信號	HOME	Pi/Pe	當原點復歸完成後，接腳 HOME 與 IG24 短路。	5-4-8
轉矩到達信號	INT	ALL	當馬達輸出轉矩到達 Tn108 所設定轉矩到達判斷值時，接腳 INT 與 IG24 短路	
轉矩限制中/ 異常警報碼 0	LM/A0	ALL	當馬達輸出轉矩被內部轉矩限制值(Cn010&Cn011)或是外部轉矩限制命令(PIC&NIC)限制時，接腳 LM/A0 與 IG24 短路。 當異常警報發生時，此接腳為異常警報碼輸出 A0 。	8-1
P 動作中/ 異常警報碼 1	PC/A1	Pe/Pi/S	當速度迴路為比例(P)控制時，接腳 PC/A1 與 IG24 短路。 當異常警報發生時，此接腳為異常警報碼輸出 A1 。	8-1
驅動禁止中/ 異常警報碼 2	ST/A2	ALL	當 CCW 或 CW 方向驅動禁止發生時，接腳 ST/A2 與 IG24 短路。 當異常警報發生時，此接腳為異常警報碼輸出 A2 。	8-1
Base Block 中/ 異常警報碼 3	BB/A3	ALL	當伺服馬達處於未啟動狀態時，接腳 BB/A3 與 IG24 短路。 當異常警報發生時，此接腳為異常警報碼輸出 A3 。	8-1

(3) CN1 介面電路及接線模式：

以下將介紹 CN1 各接點之介面電路，及與上位控制器接線方式。

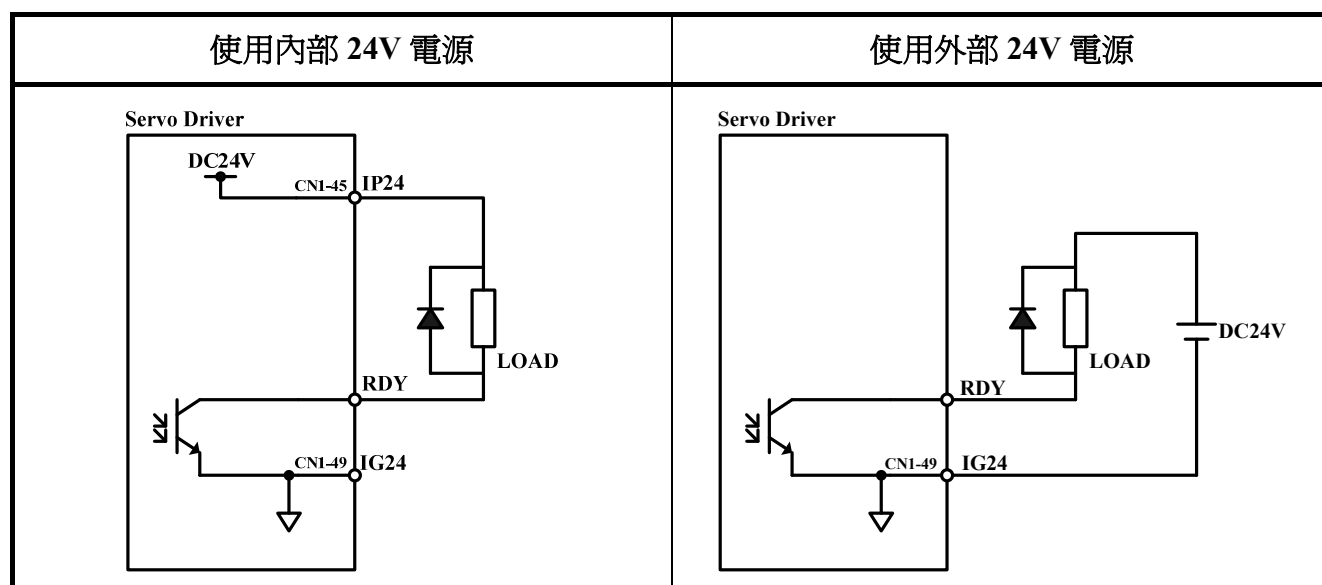
(a) 數位輸入介面電路(IO1)：

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



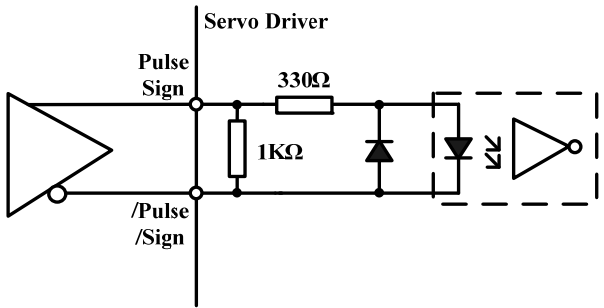
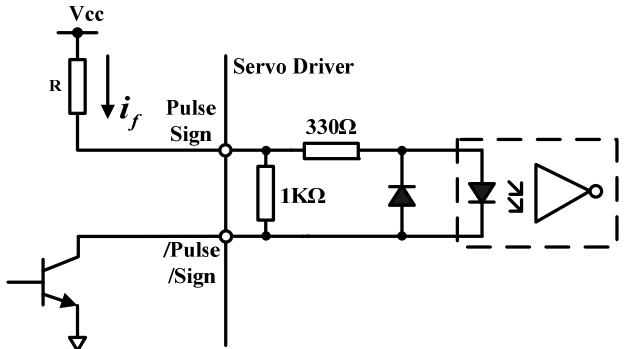
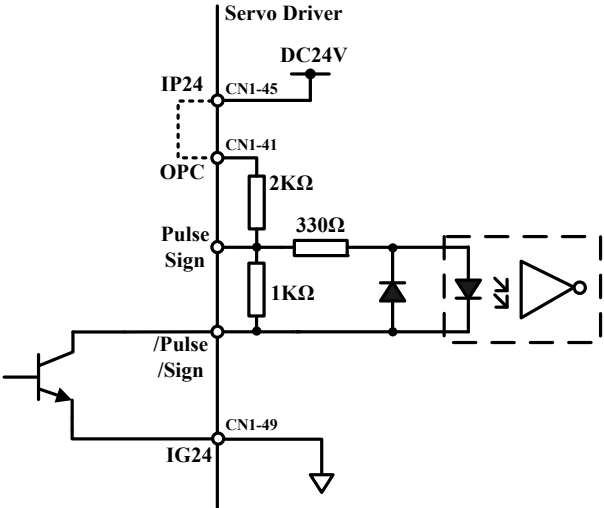
(b) 數位輸出介面電路(IO2)：

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



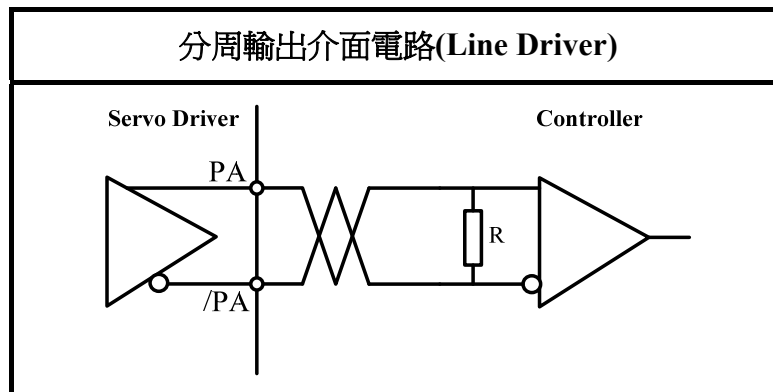
(c) 脈波命令輸入介面電路(I03)：

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

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

(d) 分周輸出介面電路(104)：

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



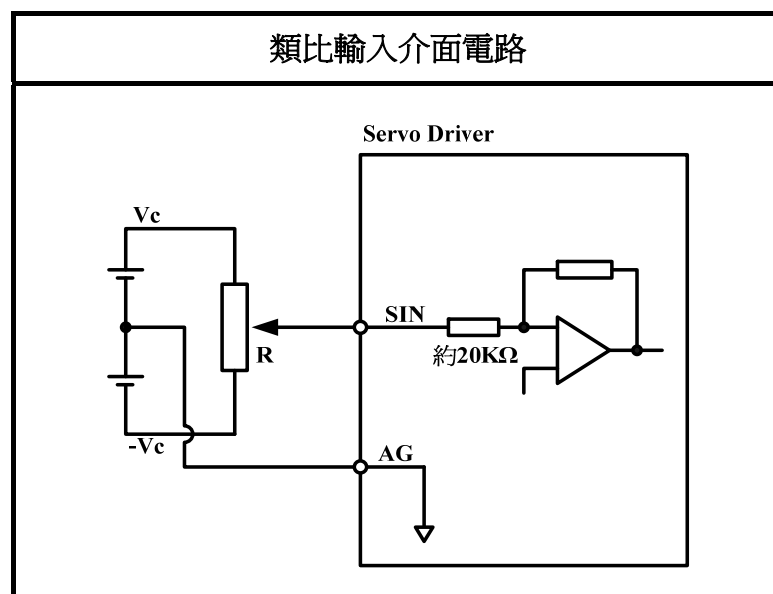
(e) 類比輸入介面電路(105)：

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

SIN 輸入阻抗： $15K\Omega$

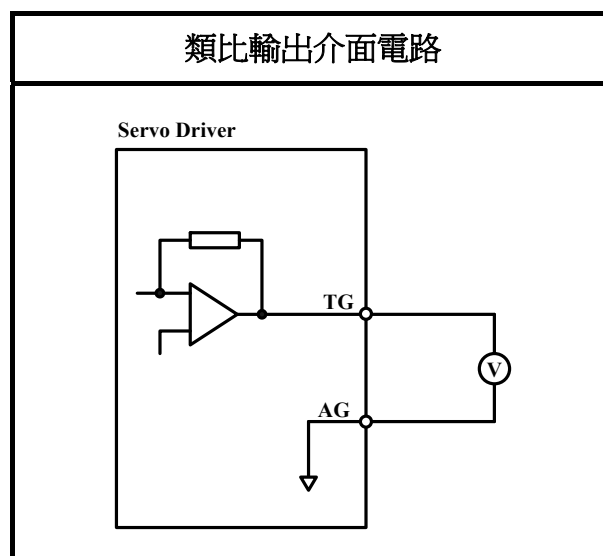
PIC 輸入阻抗： $40K\Omega$

NIC 輸入阻抗： $20K\Omega$



(f) 類比輸出介面電路(106)：

類比輸出的最大驅動電流為 5mA，故量測儀器須選用阻抗(Impedance)較大之裝置。



2-2-2 CN2 編碼器信號端子說明

(1) CN2 端子配置圖：

(a) 省線式型編碼器配置圖：

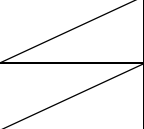
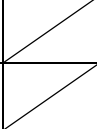
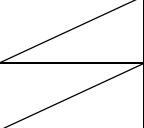
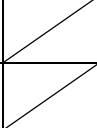
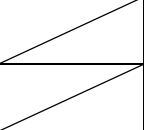
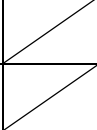
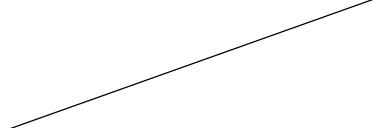
Pin No.	接腳代號	功能	1	+5V	電源輸出端	12	—	—	11	—	—
2	+5V	電源輸出端	3	0V	電源地端	13	—	—	13	—	—
4	0V	電源地端	5	A	編碼器A相輸入	14	—	—	15	—	—
6	/A	編碼器/A相輸入	7	B	編碼器B相輸入	16	—	—	17	—	—
8	/B	編碼器/B相輸入	9	Z	編碼器Z相輸入	18	—	—	19	—	—
10	/Z	編碼器/Z相輸入				20	FG	隔離線接地			

(b) 非省線型編碼器配置圖：

Pin No.	接腳代號	功能									
2	+5V	電源輸出端	1	+5V	電源輸出端	12	/U	編碼器/U相輸入	11	U	編碼器U相輸入
4	0V	電源地端	3	0V	電源地端	14	/V	編碼器/V相輸入	13	V	編碼器V相輸入
6	/A	編碼器/A相輸入	5	A	編碼器A相輸入	16	/W	編碼器/W相輸入	15	W	編碼器W相輸入
8	/B	編碼器/B相輸入	7	B	編碼器B相輸入	18	——	——	17	——	——
10	/Z	編碼器/Z相輸入	9	Z	編碼器Z相輸入	20	FG	隔離線接地	19	——	——

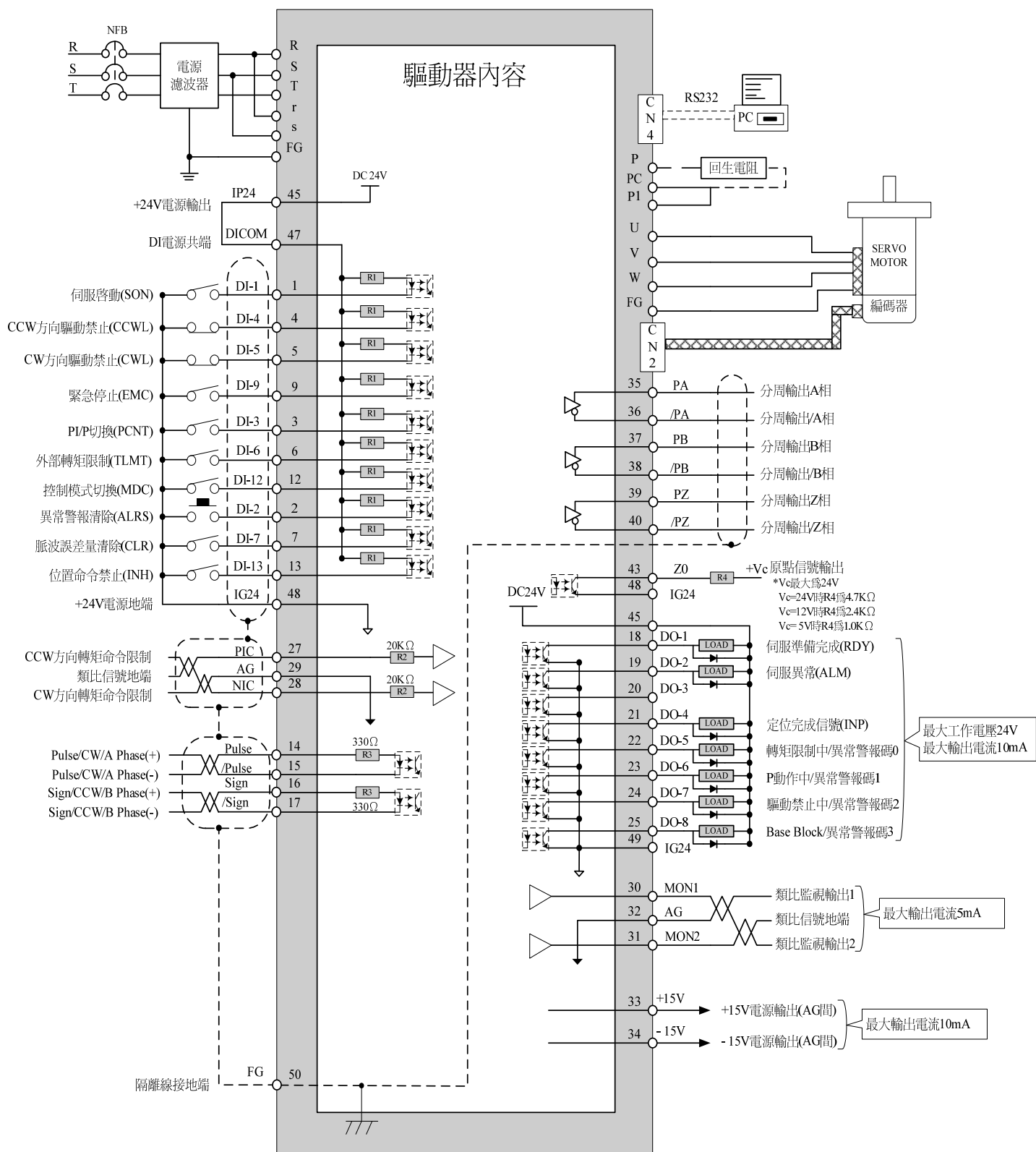
註：未使用之端子，請勿連接任何配線。

(2) I/O 信號名稱及說明：

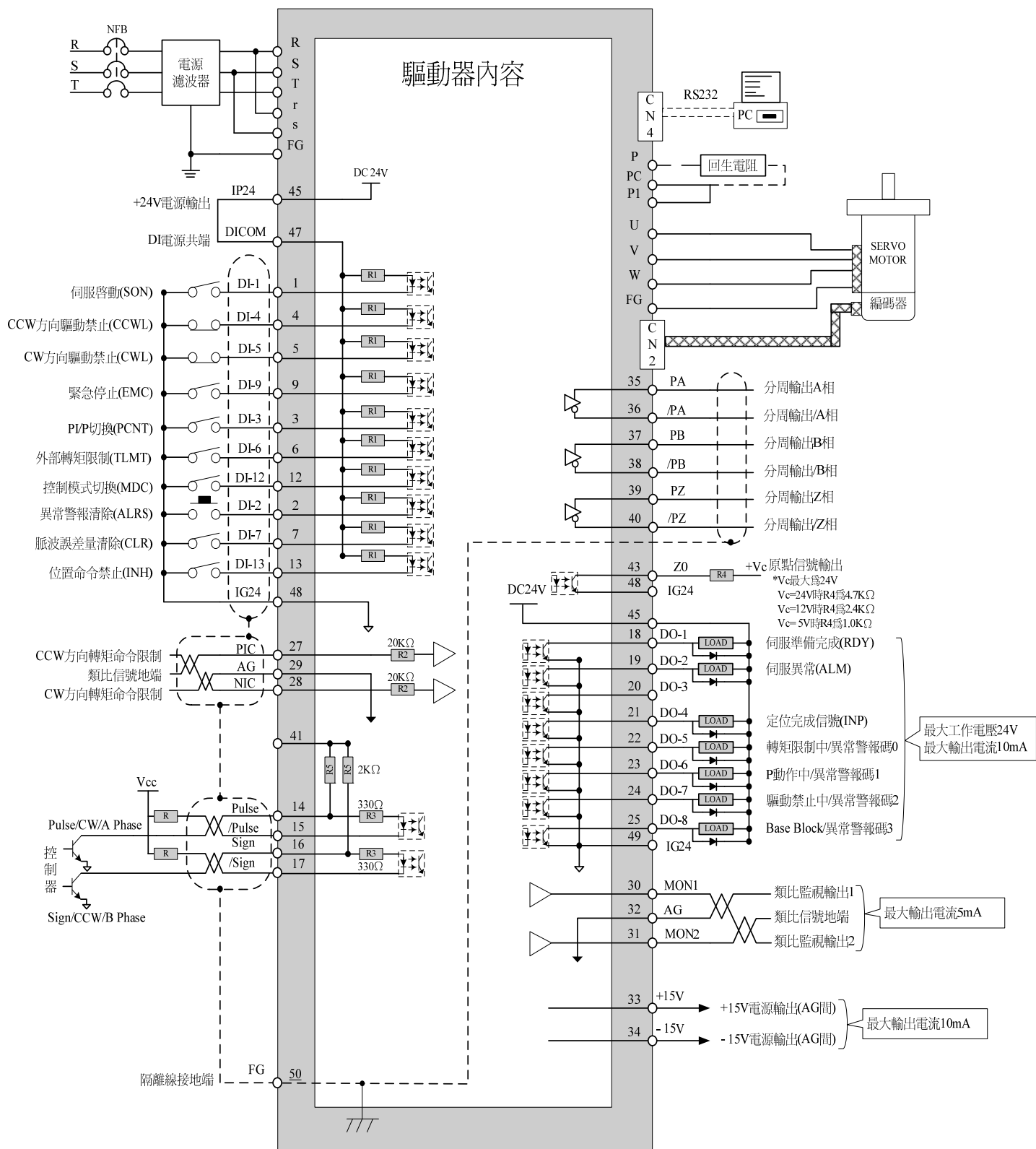
Pin No.	信號名稱	功能代碼	編碼器輸出 編號及線色			接腳功能說明
			一般 接頭		軍規 接頭	
			9 線 (省線型)	15 線 (非省線型)	輸出 編號	
1 2	電源輸出+端	+5V	白	紅	B	編碼器用 5V 電源(由驅動器提供)，電纜在 20 公尺以上時，爲了防止編碼器電壓降低，應各別使用 2 條電源線。而且超過 30 公尺以上時，請與供應商諮詢。
3 4	電源輸出-端	0V	黑	黑	I	
5 6	A 相編碼器輸入	A /A	綠 藍	綠 綠白	A C	編碼器 A 相由馬達端輸出至驅動器。
7 8	B 相編碼器輸入	B /B	紅 粉紅	灰 灰白	H D	
9 10	Z 相編碼器輸入	Z /Z	黃 橙	黃 黃白	G E	編碼器 Z 相由馬達端輸出至驅動器。
11 12	U 相編碼器輸入	U /U		棕 棕白		
13 14	V 相編碼器輸入	V /V		藍 藍白		使用省線型馬達時，請勿作任何接線。
15 16	W 相編碼器輸入	W /W		橙 橙白		
17 18 19	未使用					請勿作任何接線。
20	隔離線接點	FG	隔離網線		F	連接信號線的隔離線。

2-3 控制信號標準接線圖

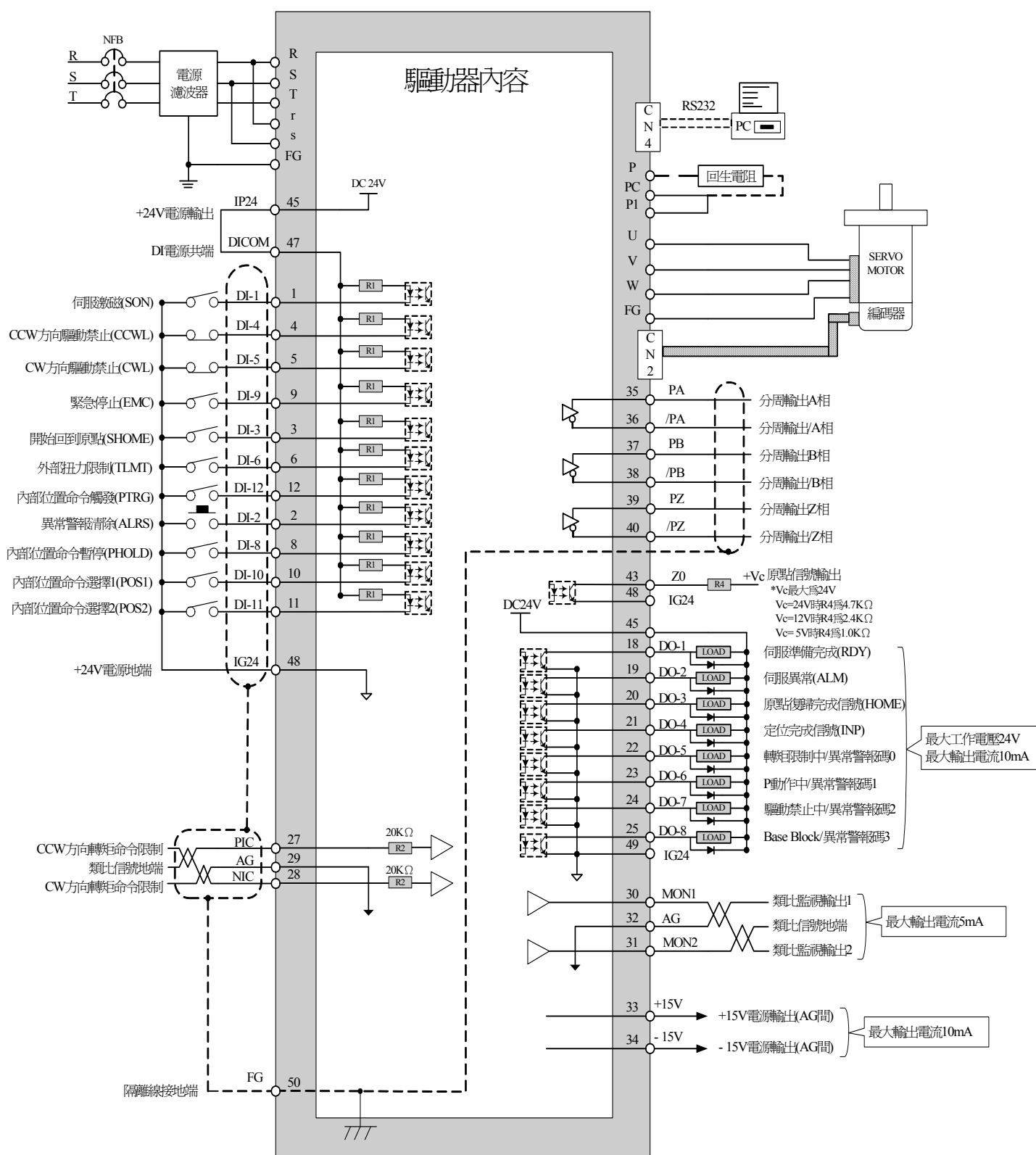
2-3-1 位置控制(Pe Mode)接線圖(Line Driver)



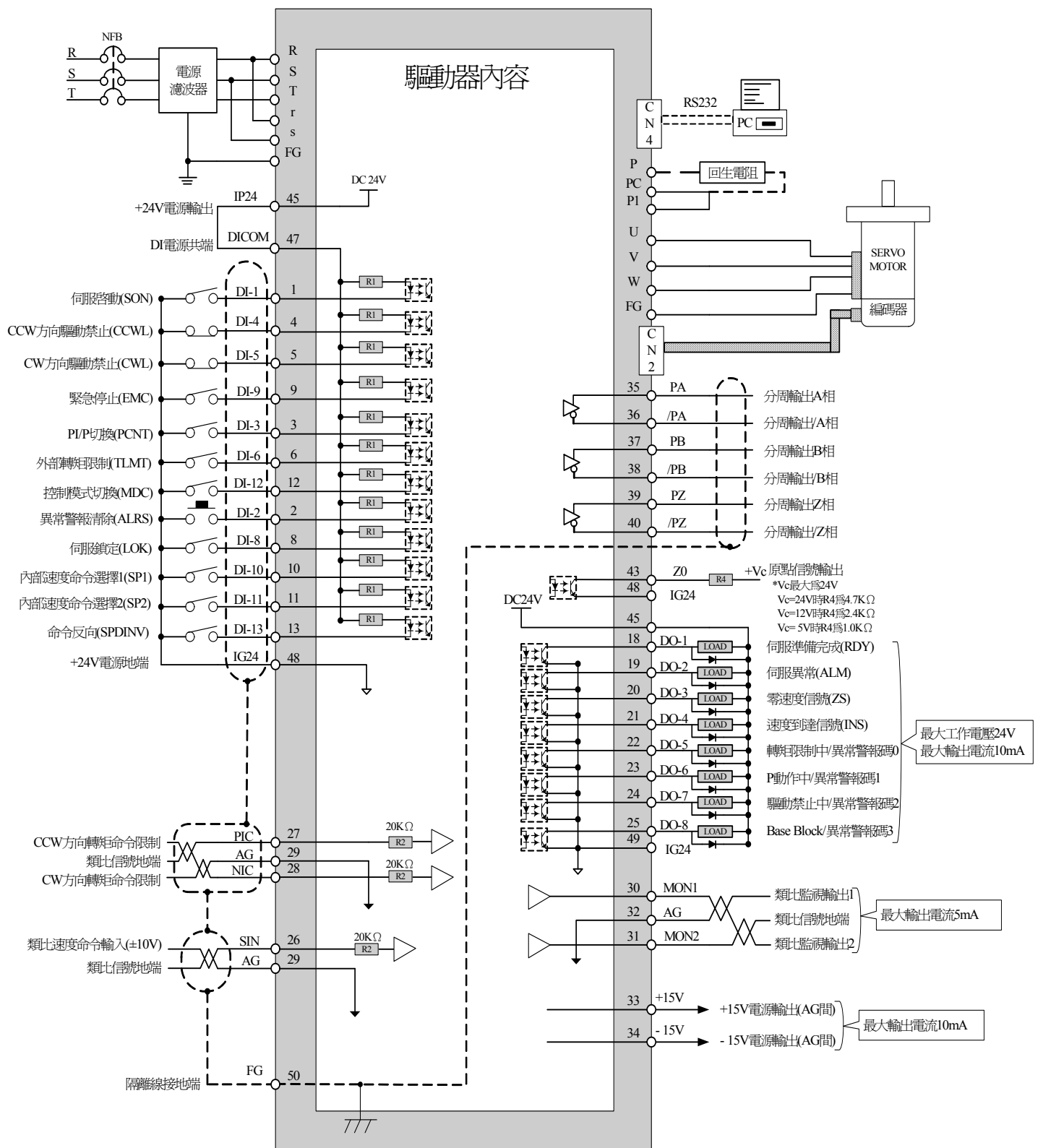
2-3-2 位置控制(Pe Mode)接線圖(Open Collector)



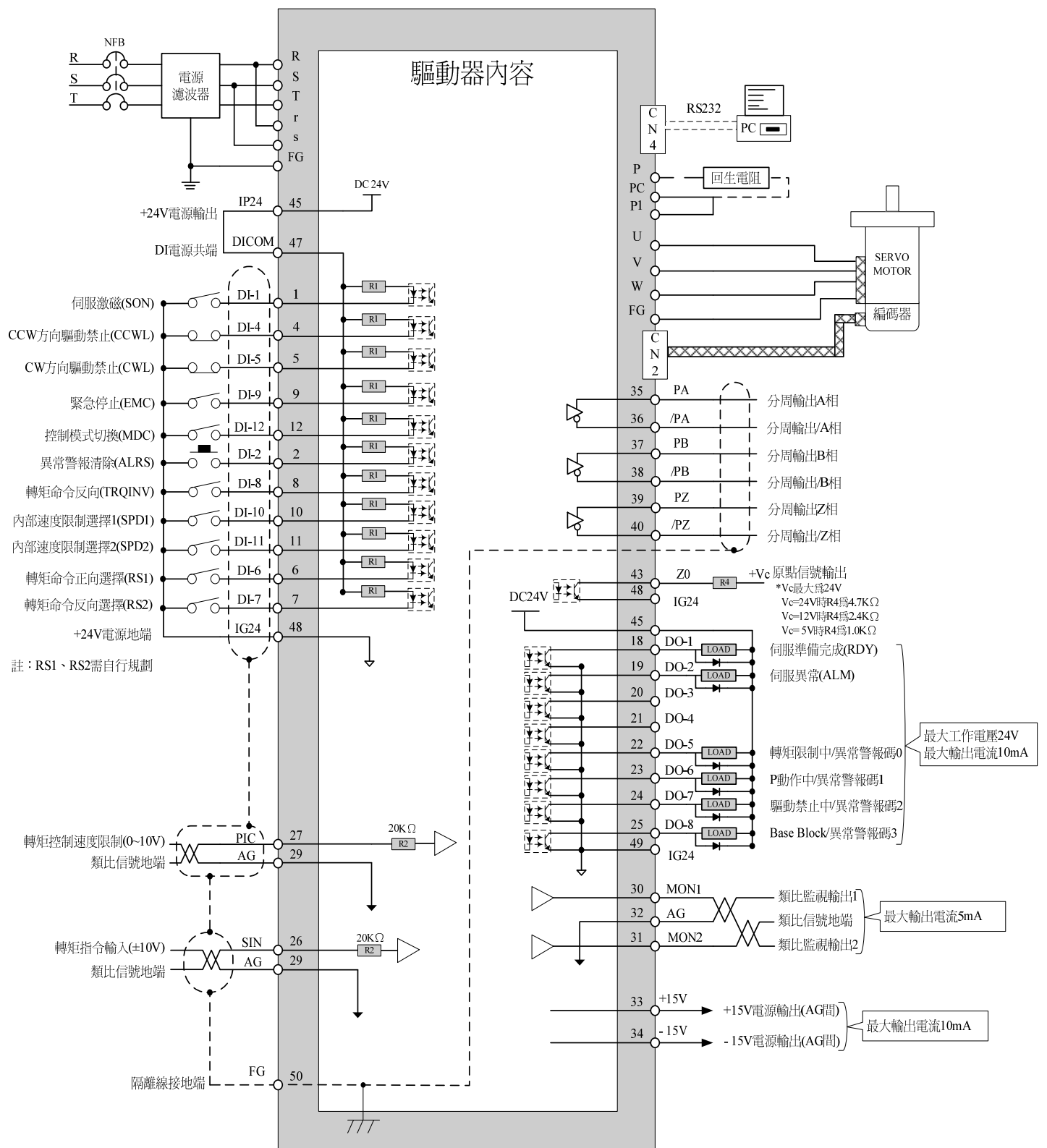
2-3-3 位置控制(Pi Mode)接線圖



2-3-4 速度控制(S Mode)接線圖



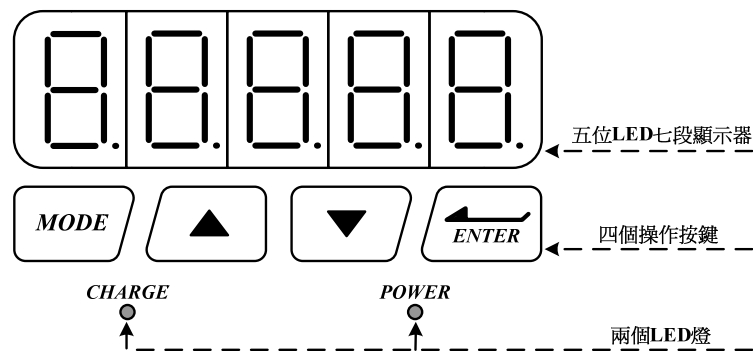
2-3-5 轉矩控制(T Mode)接線圖



第三章 面板操作說明

3-1 驅動器面板操作說明

本裝置包含五個 LED 七段顯示器、四個操作按鍵以及兩個 LED 燈，如下圖所示。其中，**POWER 指示燈(綠色)**亮時，表示本裝置已經通電，可以正常運作；**CHARGE 指示燈(紅色)**亮時，表示當關閉電源後，本裝置的主電路尚有電力存在，使用者必須等到此燈全暗後才可拆裝電線。



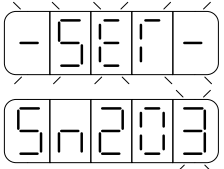
按鍵符號	按鍵名稱	按鍵功能說明
	模式選擇鍵 (MODE 鍵)	1、選擇本裝置所提供的九種參數，每按一下會依序循環變換參數。 2、在設定資料畫面時，按一下跳回參數選擇畫面。
	數字增加鍵 (UP 鍵)	1、選擇各種參數的項次。 2、改變數字資料。 3、同時按下  及  鍵，可清除異常警報狀態。
	數字減少鍵 (DOWN 鍵)	
	資料設定鍵 (ENTER 鍵)	1、資料確認；參數項次確認。 2、左移可調整的位數。 3、結束設定資料。

當電源打開以後，可經由 MODE 鍵來選擇本裝置所提供的九種參數，順序如下說明：

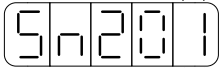
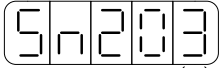
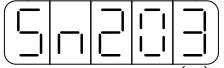
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵1次進入狀態顯示參數。
3			按MODE鍵1次進入診斷參數。
4			按MODE鍵1次進入異常警報履歷參數。
5			按MODE鍵1次進入系統參數。
6			按MODE鍵1次進入轉矩控制參數。
7			按MODE鍵1次進入速度控制參數。
8			按MODE鍵1次進入位置控制參數。
9			按MODE鍵1次進入快捷參數。
10			按MODE鍵1次進入多機能接點規劃參數。
11			按MODE鍵1次再次進入狀態顯示畫面。如此依序循環下去。

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

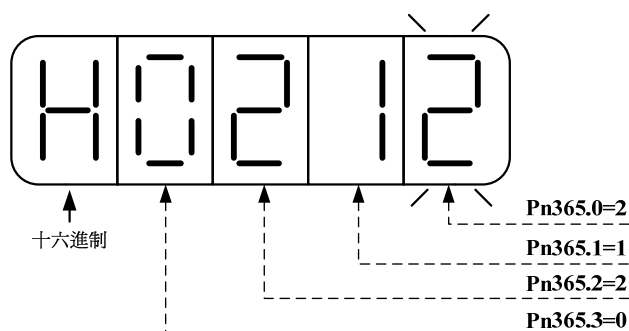
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵6次進入速度控制參數。
3			按UP鍵2次，選擇速度控制參數的項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入Sn203的設定畫面。
5			按ENTER鍵1次，左移可調整的位數(閃爍的LED)。

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
6			按ENTER鍵1次，左移可調整的位數(閃爍的LED)。
7			按DOWN鍵2次，將百位數3往下調整為1。
8			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

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

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

本裝置有些參數是以十六進制顯示，如果設定畫面的最高位數顯示 **H**，則代表此參數是以十六進制設定，設定範例說明：假設 **Pn365(原點復歸模式設定)**=0212，則顯示畫面為



本裝置正負數值顯示說明如下：

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

本裝置負值設定操作說明如下：

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

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

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

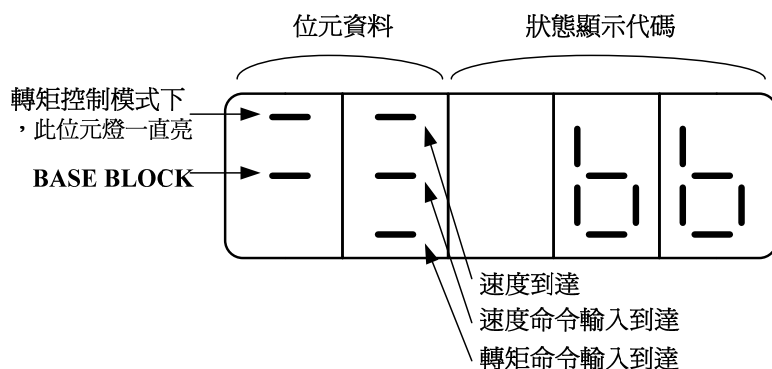
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵7次進入位置控制參數。
3			按UP鍵16次選擇 Pn317 項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入 Pn317 的設定畫面。
5			按ENTER鍵4次，將可調整的位數左移四位。
6			按DOWN鍵1次，將萬位數0往下調整為1，所有位數的小數點皆亮，代表目前設定值為負值。。
7			持續按ENTER鍵達2秒直到出現-SET-後，即表示目前設定值已經儲存，-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面。

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

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

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

(1)速度與轉矩控制模式：

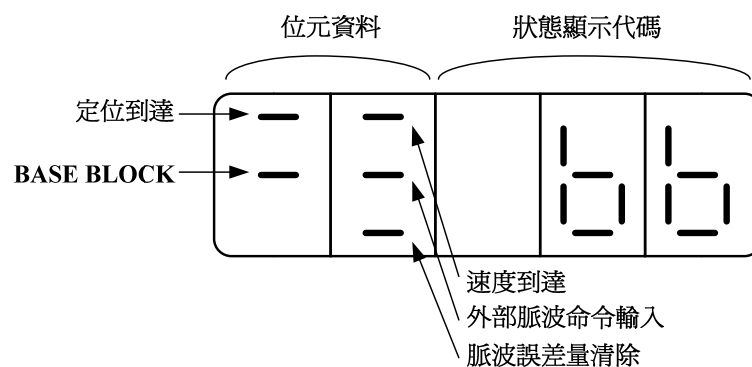


關於位元資料與狀態顯示代碼說明如下：

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

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

(2) 位置控制模式：



關於位元資料與狀態顯示代碼說明如下：

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

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

3-2 面板顯示訊息說明

3-2-1 狀態顯示功能說明

使用者可利用狀態顯示參數得知目前驅動器及馬達運轉的各種資訊，如下說明：

參數代號	顯示內容	單位	說明
Un-01	實際馬達速度	rpm	例如：顯示 120，則表示目前馬達速度為 120 rpm。
Un-02	實際馬達轉矩	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 20，則表示現在馬達轉矩輸出為額定轉矩的 20%。
Un-03	回生負荷率	%	平均回生功率輸出百分比。
Un-04	實效負荷率	%	平均功率輸出百分比。
Un-05	最大負荷率	%	實效負荷率曾出現過的最大值。
Un-06	速度命令	rpm	例如：顯示 120，則表示目前速度命令為 120 rpm。
Un-07	位置誤差量	pulse	位置命令和位置回授的差值。
Un-08	位置回授量	pulse	馬達編碼器的脈波累積量。
Un-09	外部電壓命令	V	例如：顯示 5.25，則表示外部電壓命令為 5.25V。
Un-10	主回路(Vdc Bus)電壓	V	例如：顯示 310，則表示主回路電壓為 310V。
Un-11	外部速度限制命令值	rpm	例如：顯示 2000，則表示目前外部速度限制命令為 2000 rpm。
Un-12	外部 CCW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CCW 方向轉矩限制命令為 100%。
Un-13	外部 CW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CW 方向轉矩限制命令為 100%。
Un-14	馬達回授-旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。
Un-15	馬達回授-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。
Un-16	脈波命令-旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。
Un-17	脈波命令-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。
Un-18	轉矩命令	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 50，則表示現在馬達轉矩命令為額定轉矩的 50%。
Un-19	負載慣量比	x0.1	當 Cn002.2=0(不使用自動增益調整機能)，顯示目前 Cn025 預設的負載慣量比。 當 Cn002.2=1(持續使用自動增益調整機能)，顯示目前估測的負載慣量比。

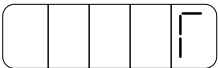
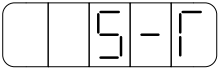
3-2-2 診斷功能說明

使用者可利用診斷參數得知目前系統各種資訊，如下說明：

參數代號	名稱與機能
dn-01	目前控制模式顯示
dn-02	輸出接點信號狀態
dn-03	輸入接點信號狀態
dn-04	CPU 軟體版本顯示
dn-05	JOG 模式操作
dn-06	保留
dn-07	外部電壓命令偏移量自動調整
dn-08	顯示系列化機種
dn-09	ASIC 軟體版本顯示

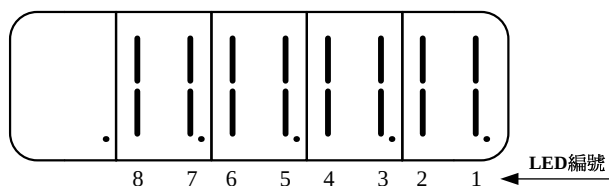
dn-01 (目前控制模式顯示)

使用者可利用 **dn-01** 得知目前本裝置運轉在哪個控制模式下，下面為控制模式與面板顯示對照表：

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

dn-02 (輸出接點信號狀態)

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



當輸出接點信號狀態為低電位(與 **IG24** 接腳短路)，則對應於此一接點的 LED 會發亮；當輸出接點信號狀態為高電位(與 **IG24** 接腳開路)，則對應於此一接點的 LED 不會亮。下表為 LED 編號與輸出接點代號對照表，其中 **DO-1~DO-4** 為多機能規劃接點，請參閱 **5-6-1** 來設定機能，而 **DO-5~DO-8** 為固定機能輸出接點。

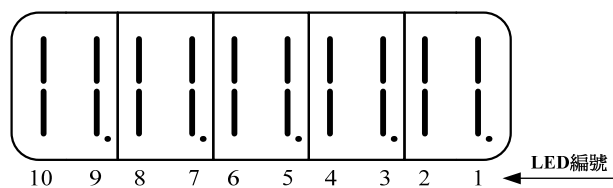
LED 編號	輸出接點代號	預設機能
1	DO-1	RDY
2	DO-2	ALM
3	DO-3	ZS
4	DO-4	INP
5	DO-5	LM/A0
6	DO-6	PC/A1
7	DO-7	ST/A2
8	DO-8	BB/A3

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

固定機能輸出接點是低電位動作。

dn-03 (輸入接點信號狀態)

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



當輸入接點信號狀態為低電位(與 **IG24** 接腳短路)，則對應於此一接點的 LED 會發亮；當輸入接點信號狀態為高電位(與 **IG24** 接腳開路)，則對應於此一接點的 LED 不會亮。下表為 LED 編號與輸入接點代號對照表，**DI-1~DI-10** 皆為多機能規劃接點，請參閱 **5-6-1** 來設定機能。

LED 編號	輸入接點代號	預設機能
1	DI-1	SON
2	DI -2	ALRS
3	DI -3	PCNT
4	DI -4	CCWL
5	DI -5	CWL
6	DI -6	TLMT
7	DI -7	CLR
8	DI -8	LOK
9	DI -9	EMC
10	DI -10	SPD1

dn-04 (軟體版本顯示)

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

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵2次進入診斷參數。
3			按UP鍵3次選擇dn-04項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入顯示軟體版本畫面，軟體版本為2.30。
5			按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面。

dn-05 (JOG 模式操作)

使用者可利用 **dn-05** 操作 JOG 運轉，操作說明如下：

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

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

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

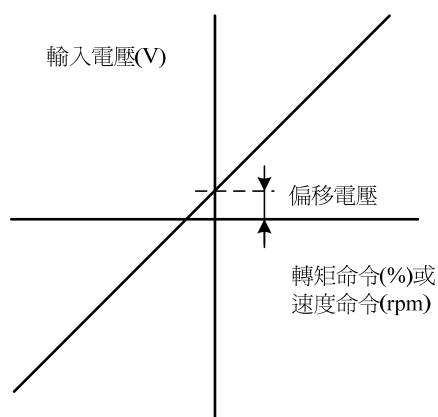
dn-07 (外部電壓命令偏移量自動調整)

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

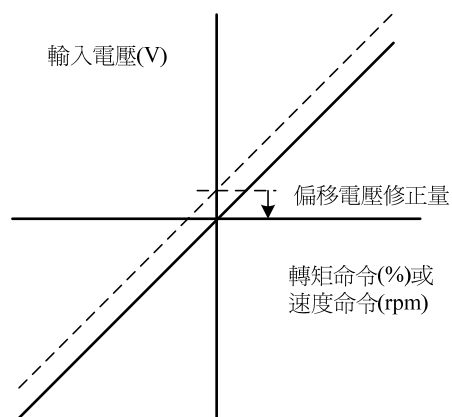
dn-07 自動調整修正類比命令偏移量，自動調整步驟如下說明：

步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1			調整前請先將類比命令接點SIN(CN1-26)與類比接地接點AG(CN1-29)短路。
2	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
3			按MODE鍵2次進入診斷參數。
4			按UP鍵6次選擇dn-07項次。
5			持續按ENTER鍵達2秒後，進入dn-07設定畫面。
6			按UP鍵1次，數值為1表示欲執行偏移量自動調整。
7			持續按ENTER鍵達2秒直到-SET-出現一下後馬上跳回目前的參數項次選擇畫面，此時完成偏移量自動調整設定。 如果需要儲存此偏移電壓修正量，請到Tn104或Sn217按ENTER鍵設定儲存。

偏移調整前

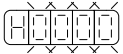


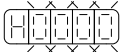
偏移調整後



dn-08 (顯示系列化機種)

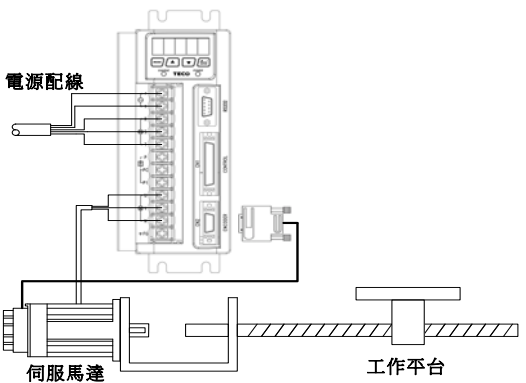
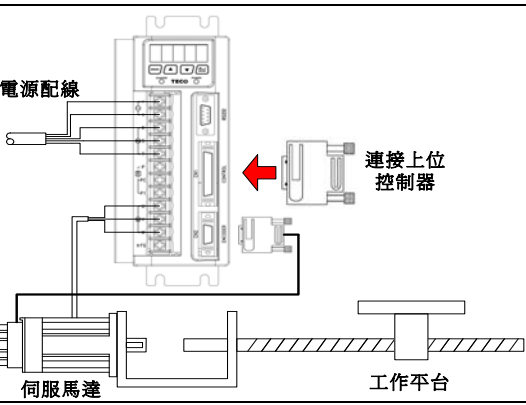
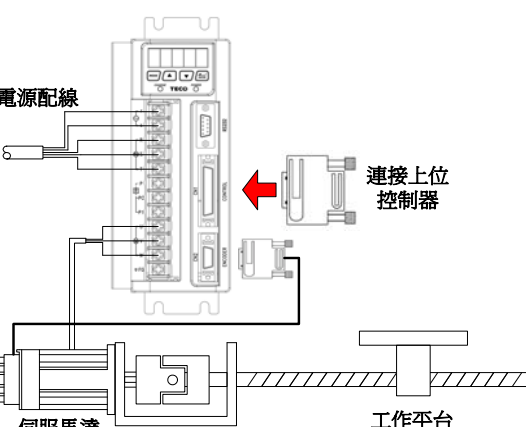
使用者可利用 **dn-08** 查詢目前驅動器內所設定的驅動器和馬達組合，如果顯示的搭配組合與實際的組合不相同，請如下表所示，重新設定參數 **Cn030** 或與當地經銷商洽談。

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率 (W)	速度 (rpm)	
H1111	JSDA-15	JSMA-SC01AB	100	3000	2500
H0112		JSMA-SC01AH			8192
H0121		JSMA-LC03AB	300	3000	2500
H0122		JSMA-LC03AH			8192
H0130		JSMA-SC02AF	200	3000	2000
H1133		JSMA-TC02AB			2500
H1134		JSMA-TC02AH			8192
H0140		JSMA-SC04AF	400	3000	2000
H1141		JSMA-SC04AB			2500
H0142		JSMA-SC04AH			8192
H1143		JSMA-TC04AB			2500
H1144		JSMA-TC04AH			8192
H0211	JSDA-20	JSMA-LC08AB	750	3000	2500
H0212		JSMA-LC08AH			8192
H0220		JSMA-SC04AF	400	3000	2000
H1221		JSMA-SC04AB			2500
H0222		JSMA-SC04AH			8192
H1223		JSMA-TC04AB			2500
H1224		JSMA-TC04AH			8192
H0230		JSMA-SC08AF	750	3000	2000
H1233		JSMA-TC08AB			2500
H1234		JSMA-TC08AH			8192
H0241		JSMA-MA05AB	550	1000	2500
H0242		JSMA-MA05AH			8192
H0251		JSMA-MH05AB		1500	2500
H0252		JSMA-MH05AH			8192

dn-08顯示值 Cn030設定值 	驅動器形式	馬達型號	馬達規格		編碼器規格
			功率 (W)	速度 (rpm)	
H0310	JSDA-30	JSMA-SC08AF	750	3000	2000
H1313		JSMA-TC08AB			2500
H1314		JSMA-TC08AH			8192
H0321		JSMA-MA10AB	1000	1000	2500
H0322		JSMA-MA10AH			8192
H0331		JSMA-MB10AB		2000	2500
H0332		JSMA-MB10AH			8192
H0341		JSMA-MH10AB		1500	2500
H0342		JSMA-MH10AH			8192
H0351		JSMA-MC10AB		3000	2500
H0352		JSMA-MC10AH			8192
H0361		JSMA-MA15AB	1500	1000	2500
H0362		JSMA-MA15AH			8192
H0371		JSMA-MB15AB		2000	2500
H0372		JSMA-MB15AH			8192
H0381		JSMA-MC15AB		3000	2500
H0382		JSMA-MC15AH			8192
H0511	JSDA-50	JSMA-MA15AB	1500	1000	2500
H0512		JSMA-MA15AH			8192
H0521		JSMA-MB15AB		2000	2500
H0522		JSMA-MB15AH			8192
H0531		JSMA-MC15AB	2000	3000	2500
H0532		JSMA-MC15AH			8192
H0541		JSMA-MB20AB		2000	2500
H0542		JSMA-MB20AH			8192
H0551		JSMA-MC20AB		3000	2500
H0552		JSMA-MC20AH			8192
H0711	JSDA-75	JSMA-MB30AB	3000	2000	2500
H0712		JSMA-MB30AH			8192
H0721		JSMA-MC30AB		3000	2500
H0722		JSMA-MC30AH			8192

第四章 試運轉操作說明

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

(1)無負載伺服馬達試運轉(參考 4-1)	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
	確認以下事項是否正確： · 驅動器電源配線 · 伺服馬達配線 · 編碼器配線 · 伺服馬達運轉方向與速度
(2)無負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉(參考 4-2)	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
	確認以下事項是否正確： · 上位控制器與伺服驅動器間控制信號配線 · 伺服馬達運轉方向、速度與圈數 · 剎車機能、驅動禁止機能與保護機能。
(3)連接負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉(參考 4-3)	
A. 伺服驅動器配線與馬達安裝	B. 試運轉目的
	確認以下事項是否正確： · 伺服馬達運轉方向、速度與機構行程 · 設定相關控制參數

4-1 無負載伺服馬達試運轉



試運轉過程中，務必將伺服馬達與機台脫離，如耦合器及皮帶等。

為避免試運轉過程中造成機台損傷，伺服馬達務必於無負載狀況下試運轉。

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

1. 安裝伺服馬達：

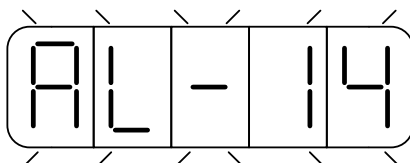
將伺服馬達固定於機臺上，避免伺服馬達於試運轉過程中，發生跳動或移動現象。

2. 檢查配線：

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

3. 開啓伺服驅動器電源：

開啓伺服驅動器電源，如果驅動器面板顯示如下，表示產生驅動禁止異常警報：



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

設定操作說明如下：

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

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

4. 釋放機械剎車：

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

5. 伺服驅動器面板操作：

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

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

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

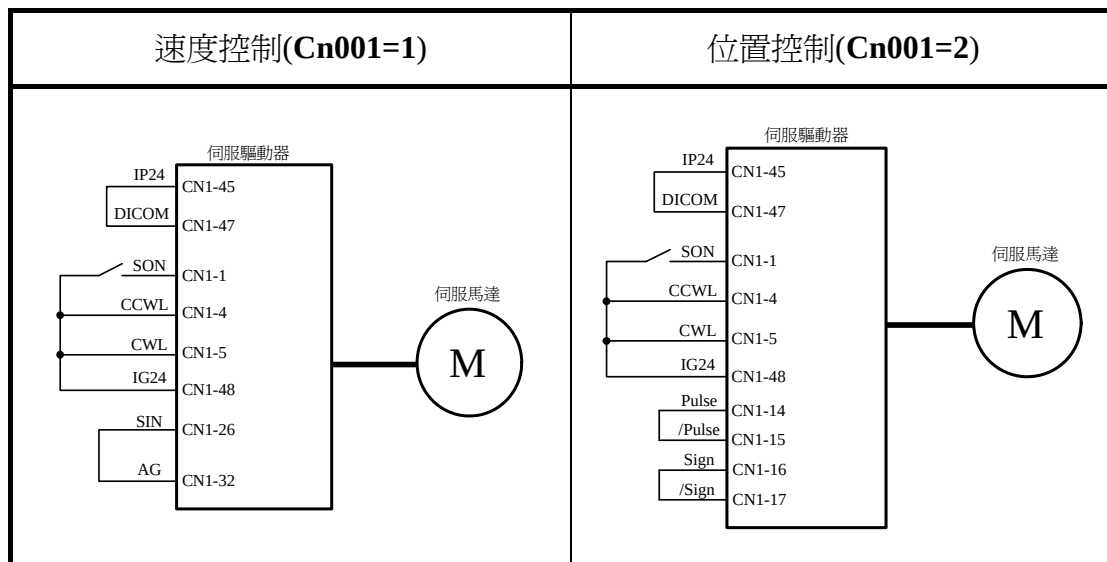
步驟	操作按鍵	操作後LED顯示畫面	說明
1	開啓電源		當電源開啓時，進入狀態顯示畫面。
2			按MODE鍵2次進入診斷參數。
3			按UP鍵4次選擇dn-05項次。
4			持續按ENTER鍵達2秒後，進入 JOG 模式，馬達立刻激磁。
5			持續按UP鍵，馬達以目前定義的正方向旋轉。
6			持續按DOWN鍵，馬達以目前定義的負方向旋轉。
7			按MODE鍵1次，跳回參數選擇畫面，馬達立刻解除激磁。。

4-2 無負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉

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

A. 啟動伺服馬達：

請參照以下進行配線



a. 確認無命令信號輸入：

速度控制模式下，請將速度類比輸入接點輸入 0V。

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

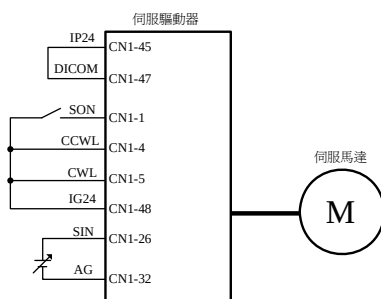
b. 啟動 Servo ON 信號：

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

B. 速度控制模式試運轉(Cn001=1)：

1. 檢查配線：

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



2. 啟動伺服馬達：

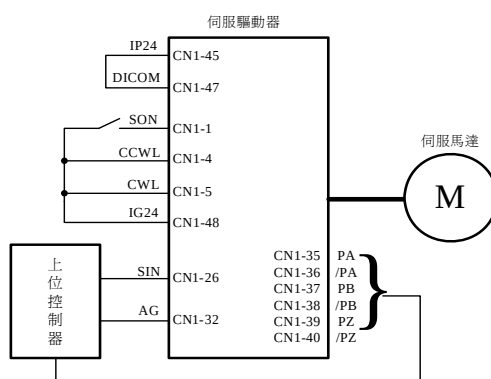
將伺服啟動接點(SON)接至低電位，啟動伺服馬達，若伺服馬達呈現緩緩轉動，請執行 **dn-07** 自動調整修正類比命令偏移量(參考 3-2-2)。

3. 確認馬達速度與速度類比命令輸入關係：

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

4. 完成與上位控制器之配線：

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



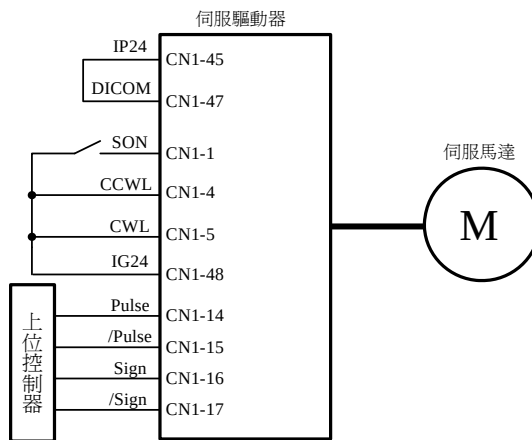
5. 確認伺服馬達圈數與分周輸出：

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

C. 位置控制模式試運轉(Cn001=2)：

1. 檢查配線：

確認伺服驅動器電源與控制信號配線是否正確。配線圖參照如下



2. 設定電子齒輪比：

請依據伺服馬達編碼器規格與機台應用規格，設定所需的位置控制參數電子齒輪比

Pn302~Pn306(參考 5-4-3)。

3. 啟動伺服馬達：

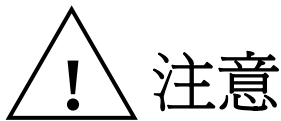
將伺服啟動接點(**SON**)接至低電位，啟動伺服馬達。

4. 確認馬達轉向、速度與圈數：

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

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

4-3 連接負載伺服馬達搭配上位控制器試運轉

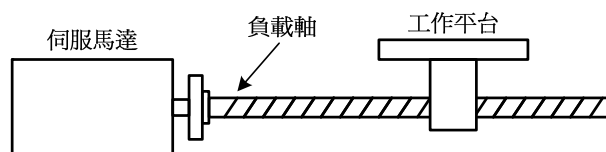


請確實依照以下步驟進行連接負載試運轉。

伺服馬達在連接機台之狀況下運轉，於設定不當時將可能造成機台或是人員的傷害。

在執行此階段試運轉前，請再次確認以下事項：

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



1. 確認伺服驅動器電源關閉
2. 連接伺服馬達與負載軸：

伺服馬達安裝注意事項請參考 1-5 節。

3. 伺服驅動器增益調適：

請根據負載機構，參照 5-5 節進行伺服增益調適。

4. 上位控制器試運轉：

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

5. 反覆調適並紀錄設定值：

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

第五章 控制機能

5-1 控制模式選擇

本裝置提供轉矩、速度以及位置三種控制模式，除了操作單一控制模式，也可使用混合模式來切換控制模式。以下為控制模式選擇參數說明。

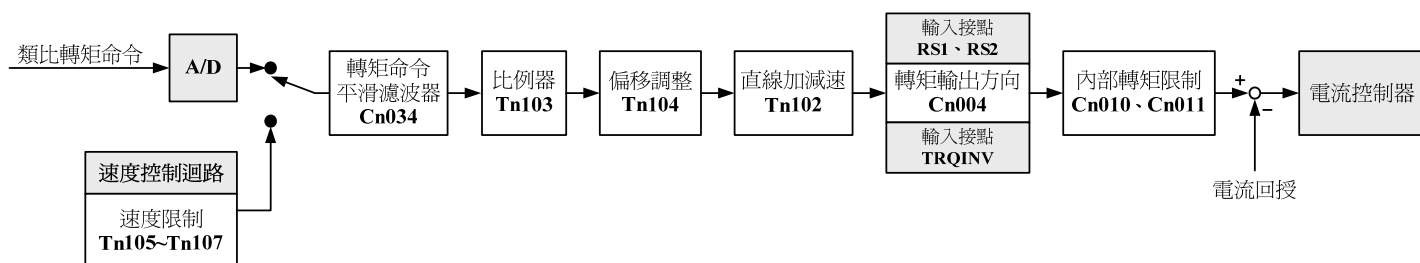
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Cn001	控制模式選擇		2	X	0 6	ALL
	設定	說明				
	0	轉矩控制 使用一組類比電壓命令信號控制轉矩，請參閱 5-2。				
	1	速度控制 可使用輸入接點 SPD1、SPD2 切換驅動器內部預先設定的三段速度命令以及利用一組類比電壓命令信號控制速度，請參閱 5-3-1。				
	2	位置控制(外部脈波命令) 使用一組脈波命令信號控制位置，請參閱 5-4-1。				
	3	位置/速度控制切換 可使用輸入接點 MDC 切換位置和速度控制，請參閱 5-6-2。				
	4	速度/轉矩控制切換 可使用輸入接點 MDC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

★必須重開電源，設定值才有效

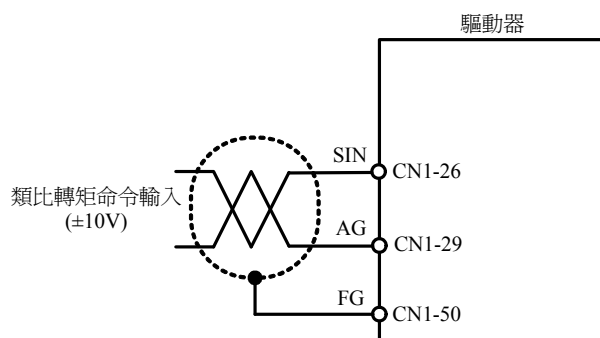
以下章節會詳細說明各種控制模式的控制架構、下達命令方式、命令處理以及控制增益調整等等。

5-2 轉矩模式

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



本裝置的轉矩命令輸入方式是使用一組類比電壓來控制馬達轉矩，下圖為接線圖：



注意！需確認 SIN(類比轉矩命令輸入)與輸入接點 RS1、RS2(轉矩命令正反向選擇)相對應關係，參考 5-2-4 節。

5-2-1 類比轉矩命令比例器

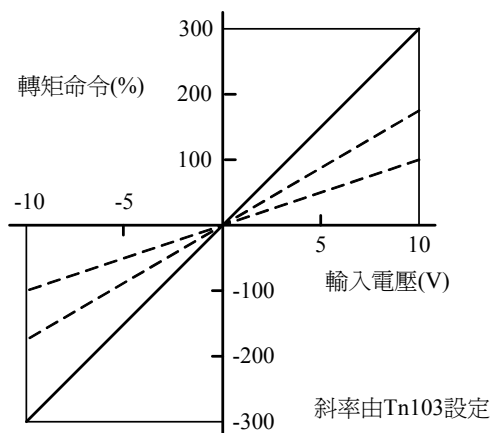
配合類比轉矩命令比例器來調整電壓命令相對於轉矩命令的斜率。

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

設定範例：

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

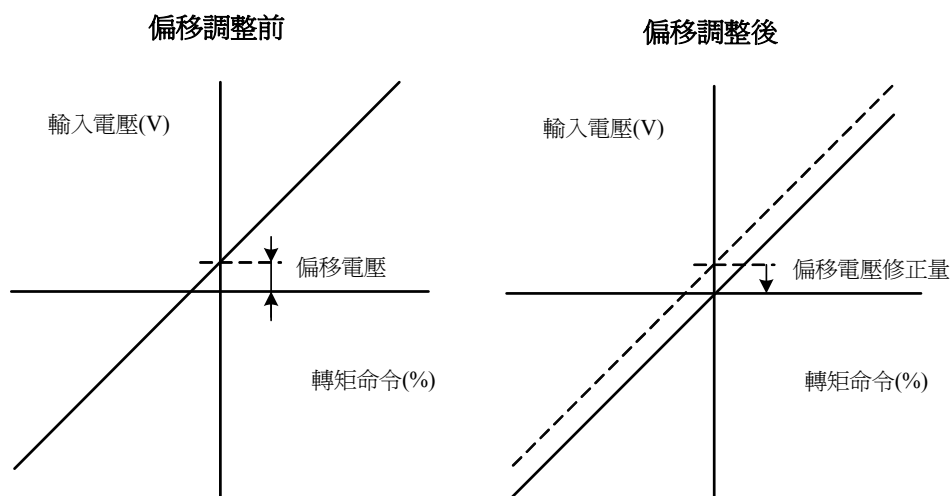
(2) 若 **Tn103** 設定 200 時，表示輸入電壓 10V 對應 200% 額定轉矩命令；若此時輸入電壓為 5V，則對應 100% 額定轉矩命令。



5-2-2 類比轉矩命令偏移調整

即使轉矩命令為 0V，馬達有可能會緩慢轉動，主要因為外部類比電壓有些微偏移造成，在這種情形下，使用者可以手動調整 **Tn104** 來修正偏移量也可以使用自動調整(請參閱 3-2-2)。注意！調整前請先將類比轉矩命令接點 SIN(CN1-26)與類比接地接點 AG(CN1-29)短路。

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



5-2-3 轉矩命令直線加減速

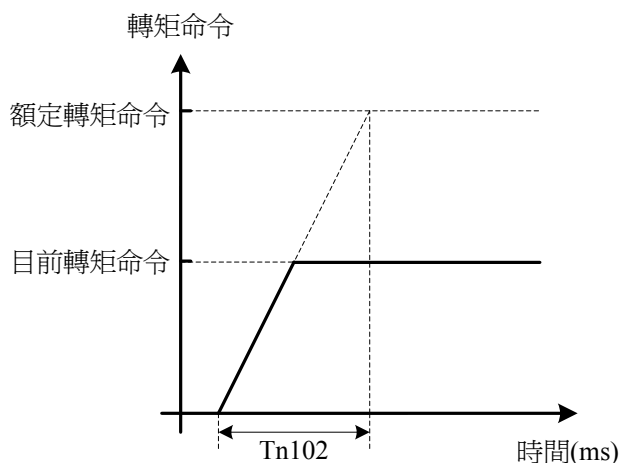
如果使用者需要平滑的轉矩命令，可以設定轉矩命令直線加減速常數來達成平滑效果。如果要使用此機能，要先設定 **Tn101** 為 **1** 開啓機能。

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

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

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

★必須重開電源，設定值才有效



設定範例：

- (1) 若想在 10msec 到達 50%額定轉矩輸出，則

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

- (2) 若想在 10msec 到達 75%額定轉矩輸出，則

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

5-2-4 轉矩輸出方向定義

在轉矩模式時，使用者可使用以下三種方式來定義馬達旋轉方向：

(1) 輸入接點 **RS1**、**RS2**(轉矩命令正反向選擇)

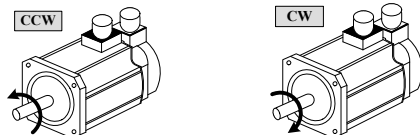
(2) **Cn004**(馬達旋轉方向定義)

(3) 輸入接點 **TRQINV**(轉矩命令反向)

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

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

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

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

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

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

5-2-5 內部轉矩限制設定

在轉矩控制時，使用者可依需求設定內部轉矩限制值，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值	300	%	0 300	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010=200 。				
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值	-300	%	-300 0	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011=-200 。				

5-2-6 轉矩模式的速度限制

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

- (1) 內部速度限制：內部預先設定的三段速度限制。
- (2) 外部類比命令限制：利用一組類比電壓命令信號輸入到 **PIC(CN1-27)**來控制速度限制。

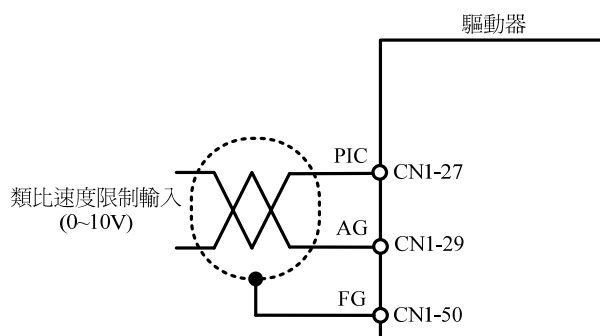
注意！馬達速度限制平滑化處理的相關設定請參考 5-3-6 節。

請參考下表：

輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	速度限制命令	控制模式
0	0	外部類比命令 PIC(CN1-27)	T
0	1	內部速度限制 1 Tn105	
1	0	內部速度限制 2 Tn106	
1	1	內部速度限制 3 Tn107	

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

下圖為外部類比速度限制命令接線圖：



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

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

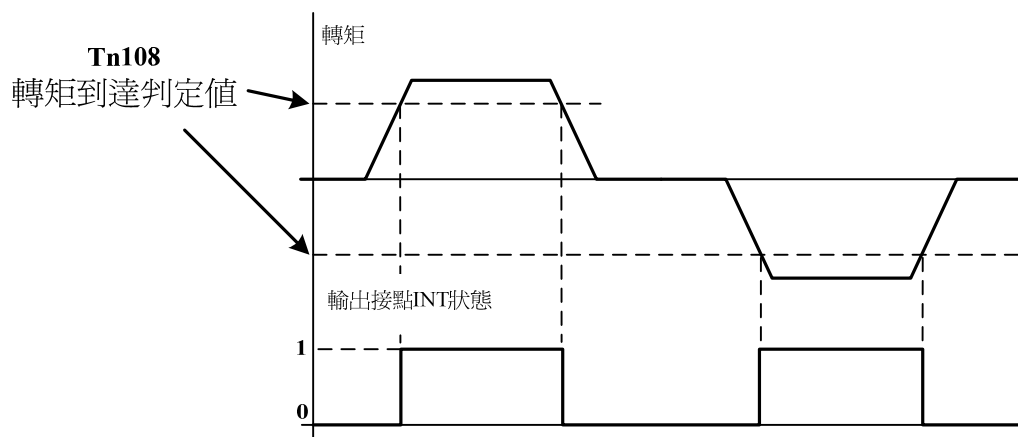
5-2-7 其他轉矩控制機能

本章節說明其他跟轉矩控制相關機能。

轉矩到達機能

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

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



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

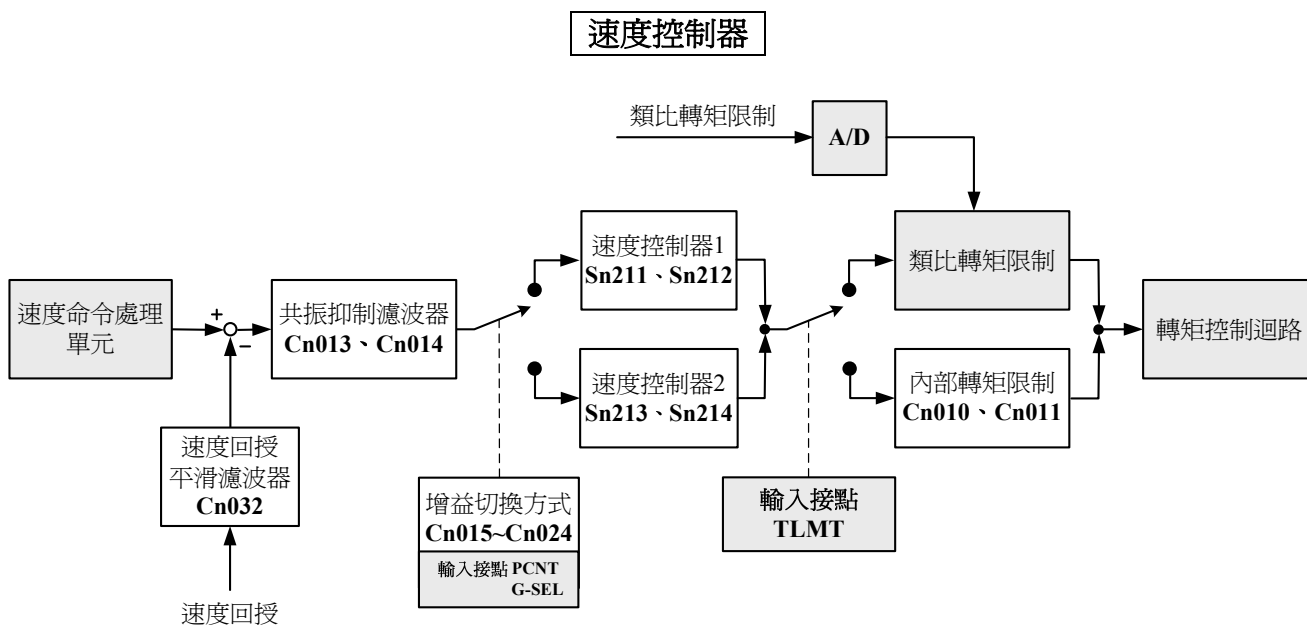
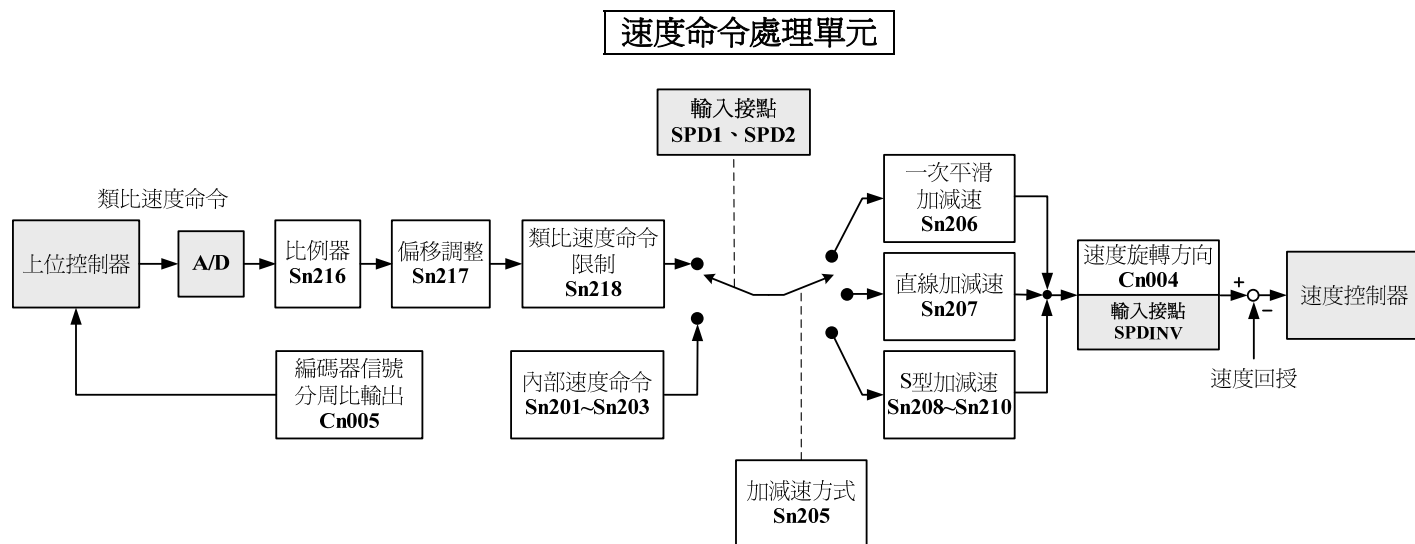
轉矩命令平滑濾波器

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

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn034	轉矩命令平滑濾波器	0	Hz	0 1000	ALL
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。				

5-3 速度模式

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



5-3-1 選擇速度命令

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

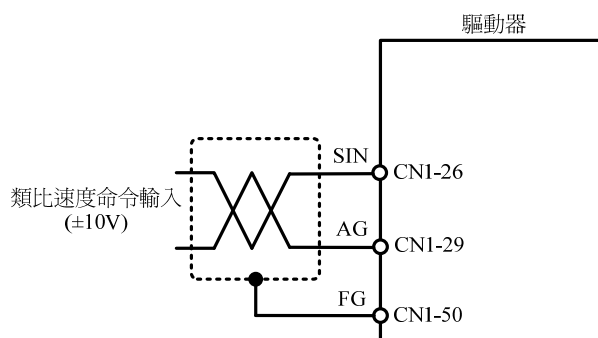
- (1) 內部速度命令：內部預先設定的三段速度命令。
- (2) 外部類比命令：利用一組類比電壓命令信號輸入到 **SIN(CN1-26)**來控制速度。

請參考下表：

輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1	速度命令	控制模式
0	0	外部類比命令 SIN(CN1-26)	S
0	1	內部速度命令 1 Sn201	
1	0	內部速度命令 2 Sn202	
1	1	內部速度命令 3 Sn203	

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

下圖為外部類比速度命令接線圖：



而內部三段速度命令設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn201	內部速度命令 1	100	rpm	-3000 3000	S
Sn202	內部速度命令 2	200			
Sn203	內部速度命令 3	300			

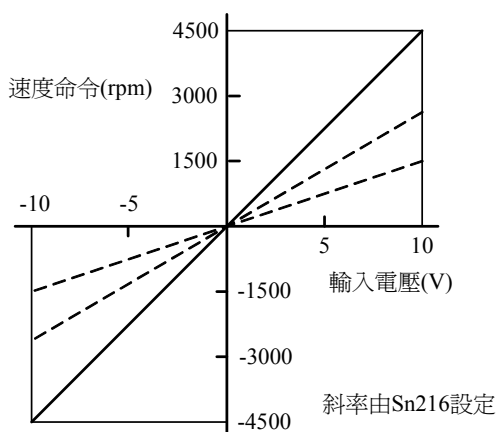
5-3-2 類比速度命令比例器

配合類比速度命令比例器來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn216	類比速度命令比例器	額定轉速	rpm /10V	100 4500	S
	用來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。				

設定範例：

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

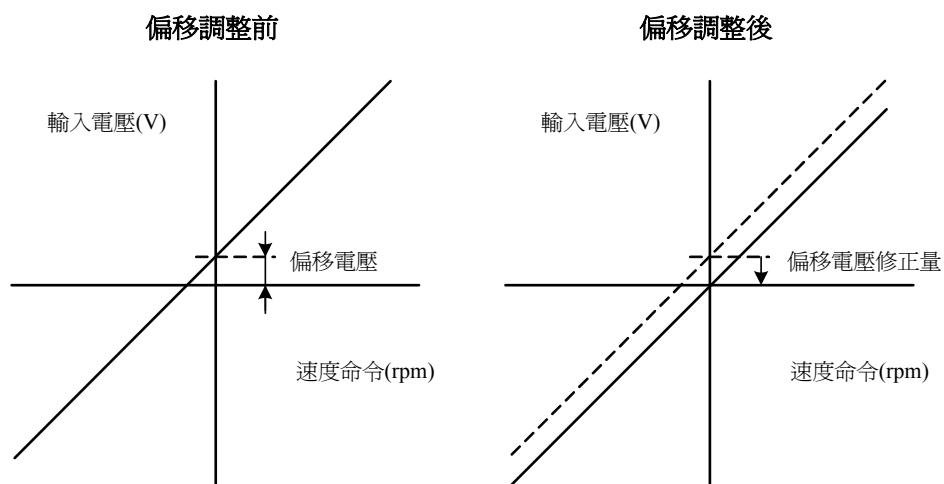


5-3-3 類比速度命令偏移調整

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

注意！調整前請先將類比速度命令接點 SIN(CN1-26)與類比接地接點 AG(CN1-29)短路。

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



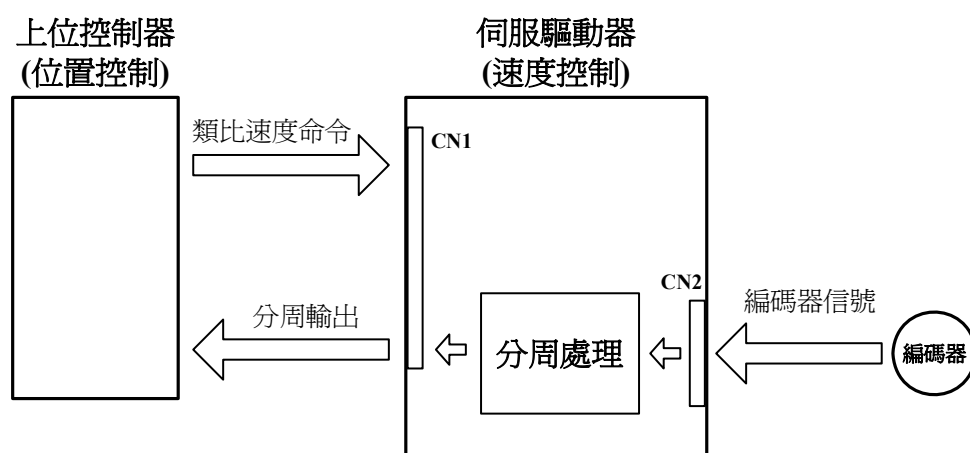
5-3-4 類比速度命令限制

使用者可以限制類比速度命令，設定如下：

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

5-3-5 編碼器信號分周輸出

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



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

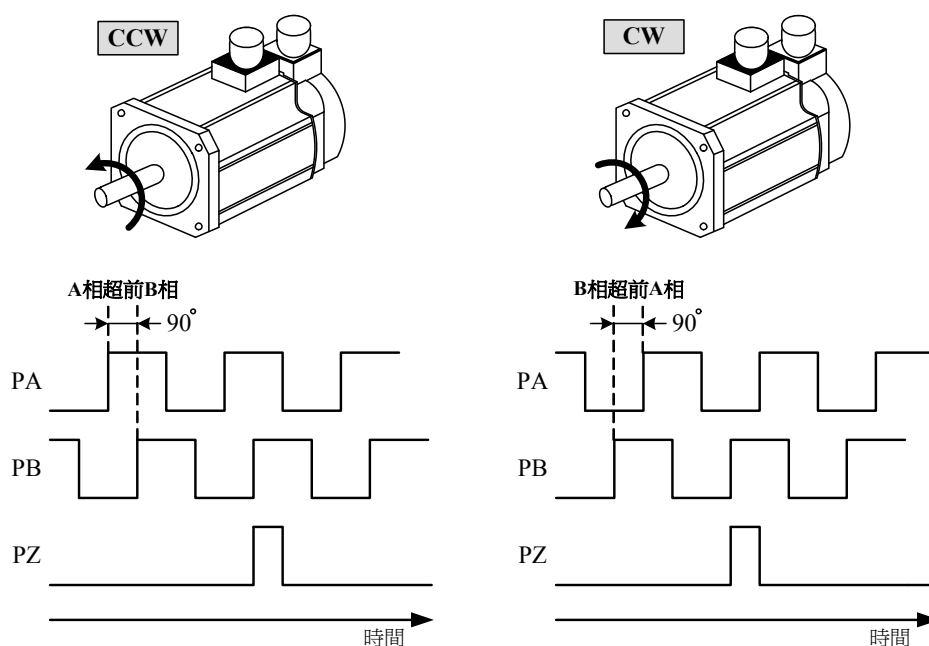
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Cn005	編碼器信號分周輸出	編碼器一轉脈波數	pulse	1 編碼器一轉脈波數	ALL
	分周處理表示將馬達的編碼器旋轉一轉所出現的脈波信號個數轉換成 Cn005 預設的脈波信號個數。 例：馬達編碼器為一轉 2000pulse 輸出，若是想獲得 1000pulse 的分周輸出，請直接設定 Cn005=1000 即可。				

★必須重開電源，設定值才有效

注意！設定範圍不可超過馬達編碼器一轉脈波數

分周輸出的脈波信號定義如下：

接腳代號	名稱	接腳編號	控制模式
PA	編碼器分周輸出 A 相信號	CN1-35	ALL
/PA	編碼器分周輸出/A 相信號	CN1-36	
PB	編碼器分周輸出 B 相信號	CN1-37	
/PB	編碼器分周輸出/B 相信號	CN1-38	
PZ	編碼器分周輸出 Z 相信號	CN1-39	
/PZ	編碼器分周輸出/Z 相信號	CN1-40	



5-3-6 速度命令平滑化

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

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

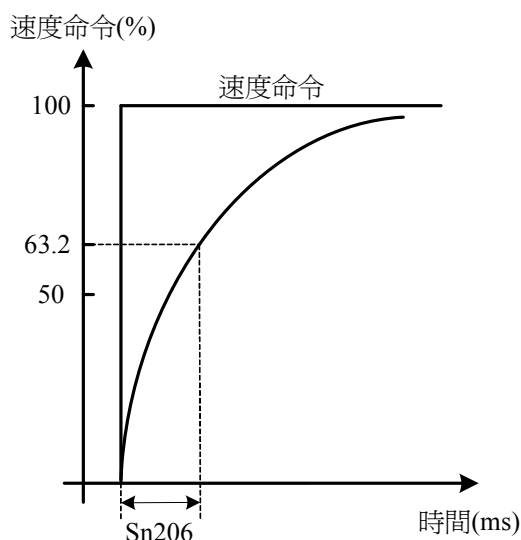
以下說明三種速度命令平滑操作。

(1) 速度命令一次平滑加減速：

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

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

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



設定範例：

- (1) 若想在 30msec 到達 95%速度命令輸出，則

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

- (2) 若想在 30msec 到達 75%速度命令輸出，則

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

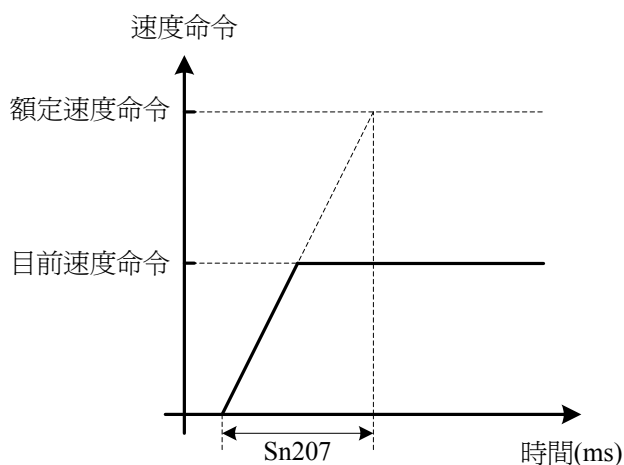
註) $\ln(x)$ 為自然對數運算符號

(2) 速度命令直線加減速機能：

使用此機能必須設定 **Sn205=2** 開啓速度命令直線加減速機能。

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

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



設定範例：

- (1) 若想在 10msec 到達 50%額定速度輸出，則

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

- (2) 若想在 10msec 到達 75%額定速度輸出，則

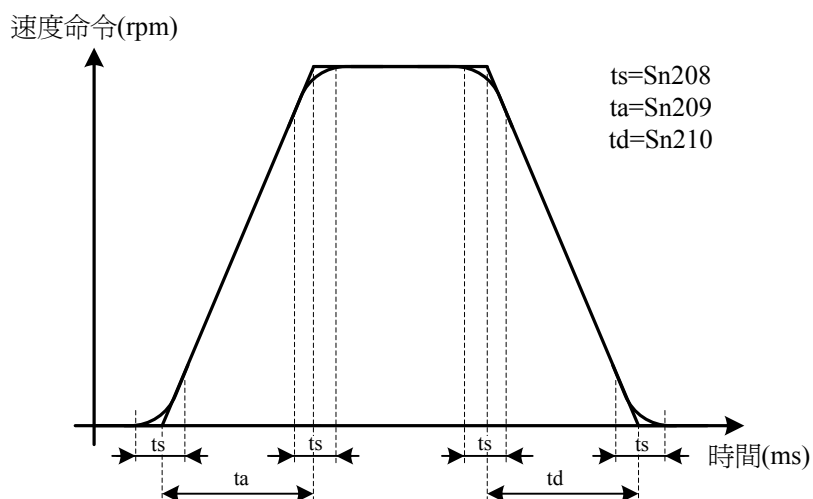
$$Sn207 = 10(\text{msec}) \times \frac{100\%}{75\%} = 13(\text{msec})$$

(3) S 型速度命令加減速：

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

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

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

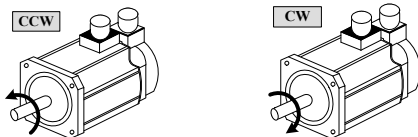


注意！設定規則： $\frac{t_a}{2} > t_s$ ， $\frac{t_d}{2} > t_s$ 。

5-3-7 速度旋轉方向定義

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

使用者可依需求定義速度命令為正值時，馬達旋轉方向設定如下：

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

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

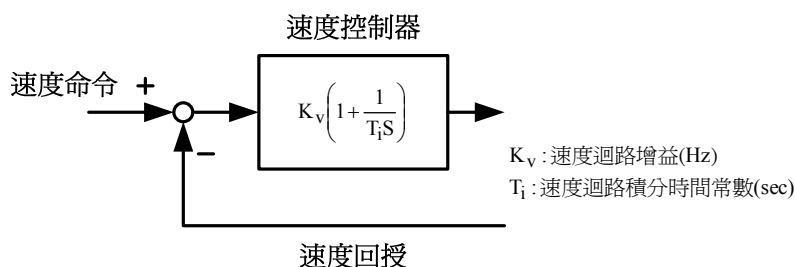
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

5-3-8 速度迴路增益

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

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn211	速度迴路增益 1	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025(負載慣量比)設定正確，則速度迴路頻寬就等於速度迴路增益。				
Sn212	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn211 說明				
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 500	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn212 說明				

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

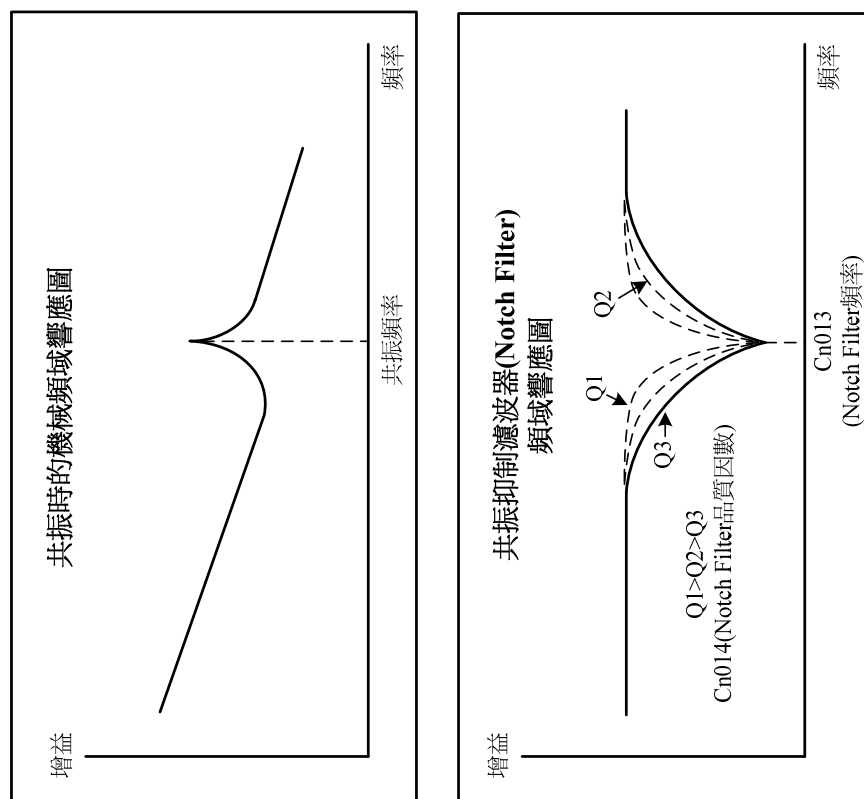


5-3-9 共振抑制濾波器(Notch Filter)

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

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

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



5-3-10 速度模式的轉矩限制

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

- (1) 內部轉矩限制：使用內部預先設定的 **Cn010**(CCW 方向轉矩命令限制值)和 **Cn011**(CW 方向轉矩命令限制值)。
- (2) 外部類比命令：利用兩組類比電壓命令信號分別輸入到 **PIC(CN1-27)**來限制 CCW 方向轉矩和 **NIC(CN1-28)**來限制 CW 方向轉矩。

請參考下表：

輸入接點 TLMT	CCW 方向轉矩命令限制來源	CW 方向轉矩命令限制來源	控制模式
0	Cn010	Cn011	ALL
1	外部類比命令 PIC(CN1-27)	外部類比命令 NIC(CN1-28)	Pi/Pe/S

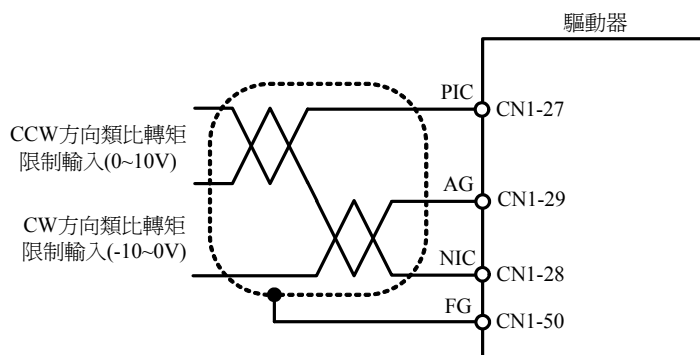
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

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

下面為內部轉矩限制設定說明：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值	300	%	0 300	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010=200 。				
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值	-300	%	-300 0	ALL
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011=-200 。				

下圖為外部類比轉矩限制命令接線圖：



5-3-11 增益切換機能

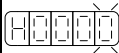
本裝置的增益切換機能分成速度迴路增益 PI/P 切換以及兩段增益切換兩種，此機能之用途如下：

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

以下為增益切換相關參數說明。

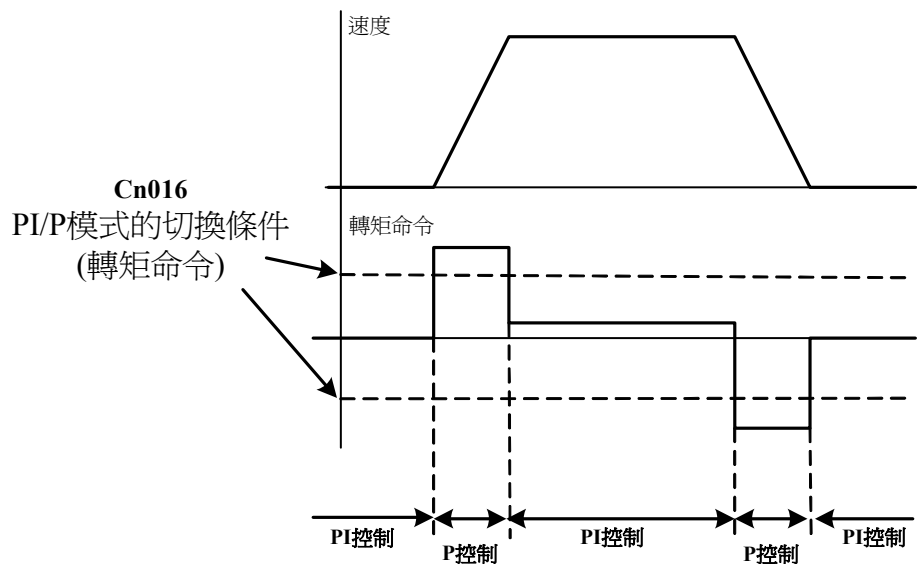
PI/P 切換模式

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

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

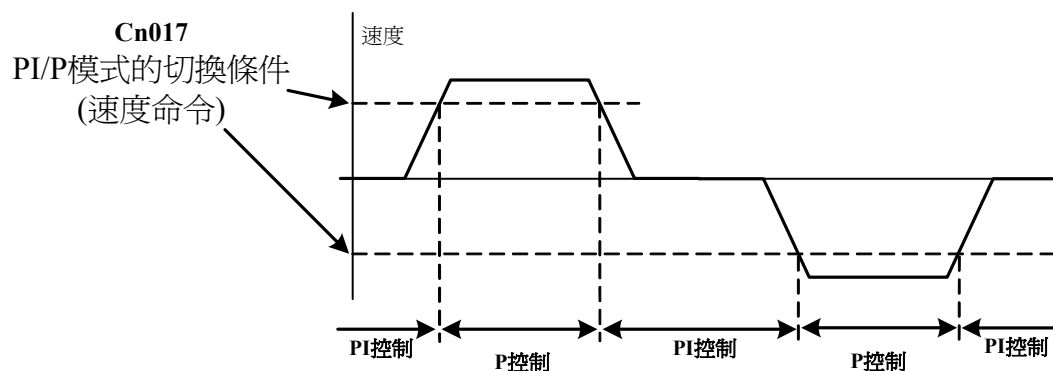
(1) 判斷轉矩命令來切換 PI/P 模式

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



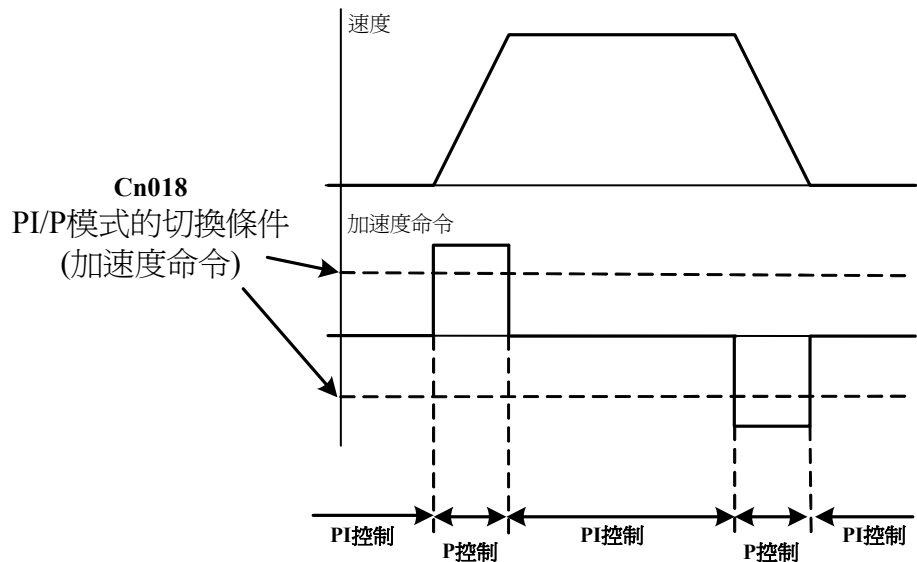
(2) 判斷速度命令來切換 PI/P 模式

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



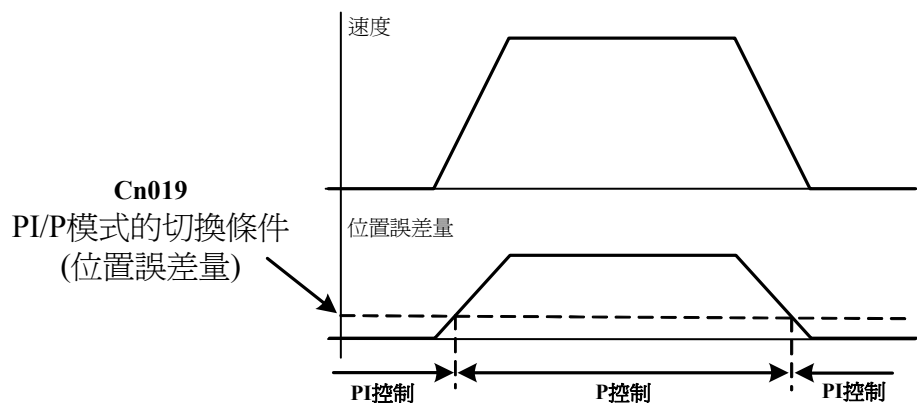
(3) 判斷加速度命令來切換 PI/P 模式

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



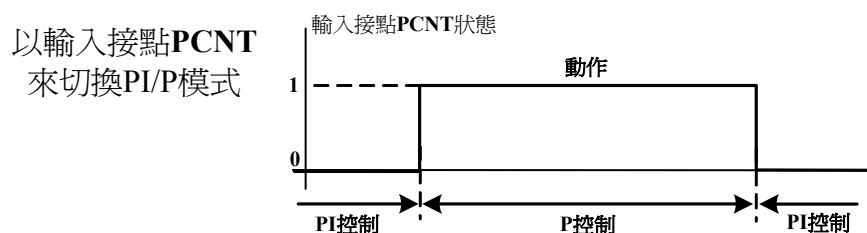
(4) 判斷位置誤差量來切換 PI/P 模式

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



(5) 使用輸入接點 PCNT 來切換 PI/P 模式

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



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

兩段增益切換模式

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

參數 代號	名稱與機能		預設值	單位	設定 範圍	控制 模式
Cn015.1 	兩段增益模式的切換判斷種類選擇		4	X	0 4	Pi Pe S
	設定	說明				
	0	判斷轉矩命令是否大於 Cn021				
	1	判斷速度命令是否大於 Cn022				
	2	判斷加速度命令是否大於 Cn023				
	3	判斷位置誤差量是否大於 Cn024				
4	利用輸入接點 G-SEL 來切換					
Cn020	兩段增益模式的切換延遲時間		0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S
	使用兩段增益模式時，可設定從第二段增益切換到第一段增益的延遲時間。					
Cn021	兩段增益模式的切換條件(轉矩命令)		200	%	0 399	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=0 ，當轉矩命令小於 Cn021 切換條件時，使用第一段增益控制；當轉矩命令大於 Cn021 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若轉矩命令再次小於 Cn021 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					
Cn022	兩段增益模式的切換條件(速度命令)		0	rpm	0 4500	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=1 ，當速度命令小於 Cn022 切換條件時，使用第一段增益控制；當速度命令大於 Cn022 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若速度命令再次小於 Cn022 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					

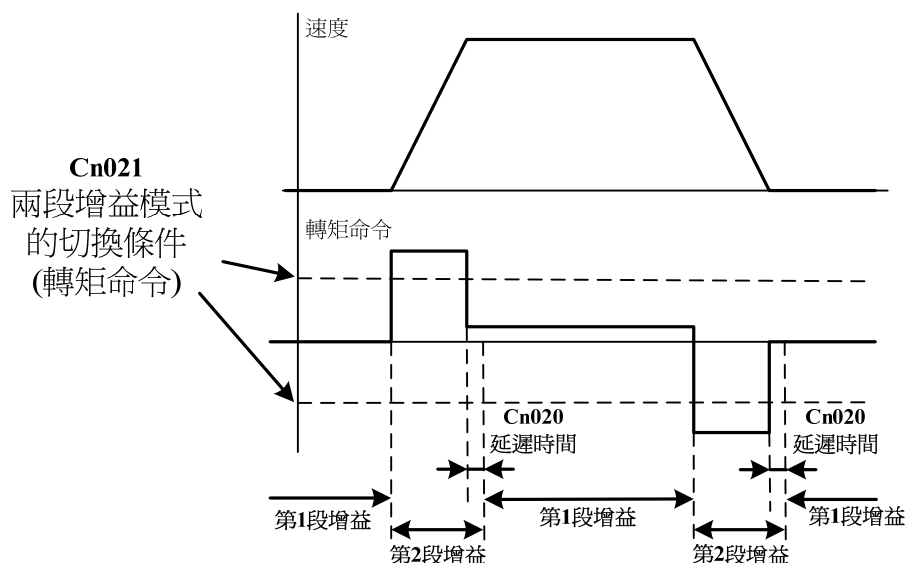
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn023	兩段增益模式的切換條件(加速度命令)	0	rps/s	0 18750	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=2 ，當加速度命令小於 Cn023 切換條件時，使用第一段增益控制；當加速度命令大於 Cn023 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若加速度命令再次小於 Cn023 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。				
Cn024	兩段增益模式的切換條件(位置誤差量)	0	pulse	0 50000	Pi Pe S
	先設定 Cn015.1=3 ，當位置誤差量小於 Cn024 切換條件時，使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

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

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

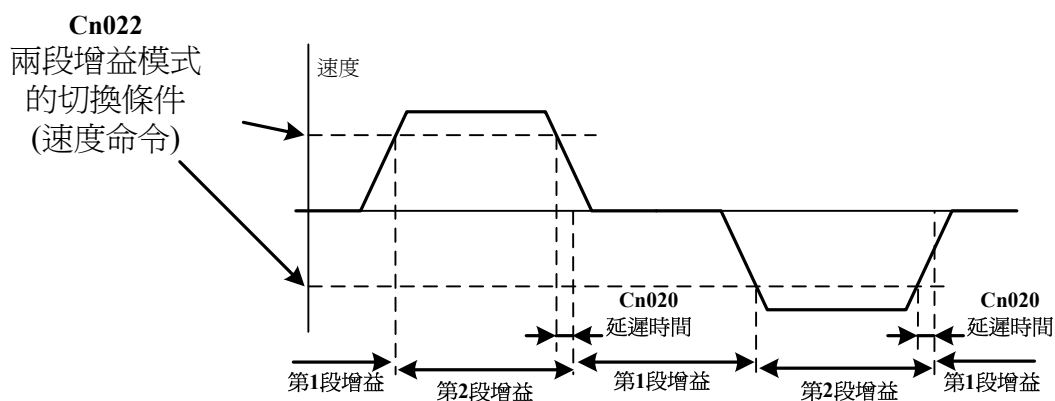
(1) 判斷轉矩命令來切換兩段增益模式

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



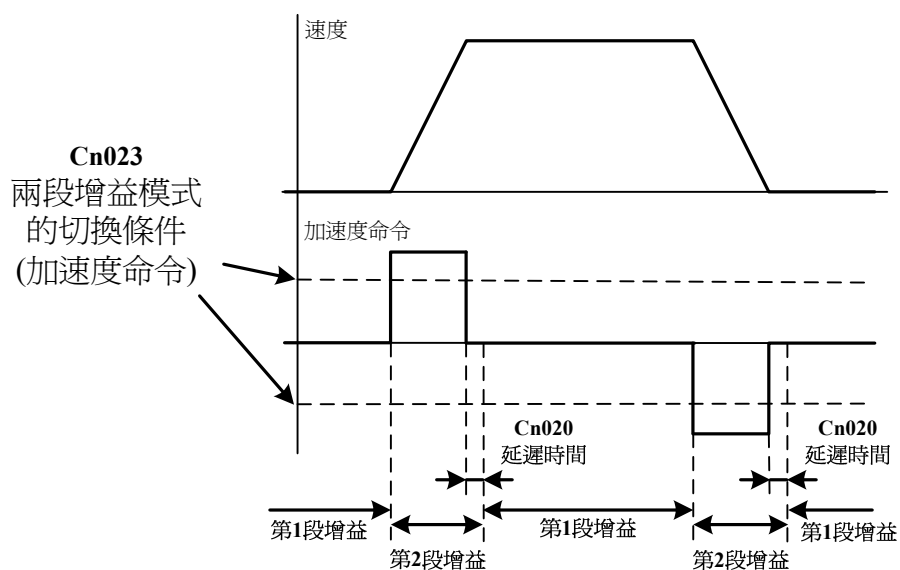
(2) 判斷速度命令來切換兩段增益模式

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



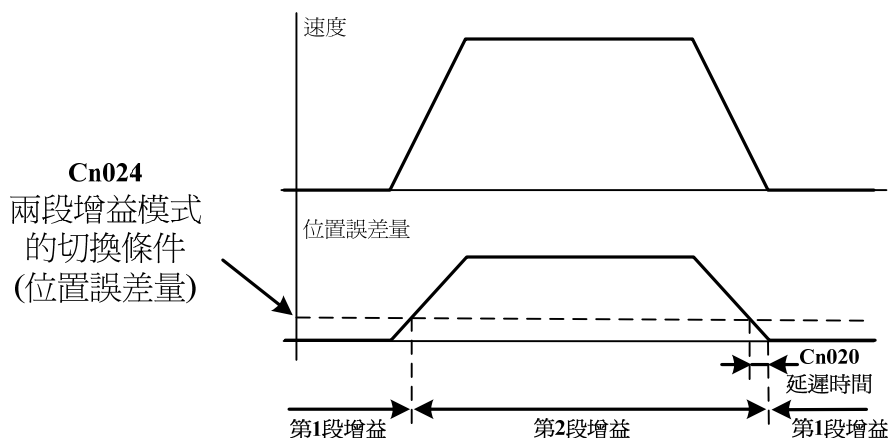
(3) 判斷加速度命令來切換兩段增益模式

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



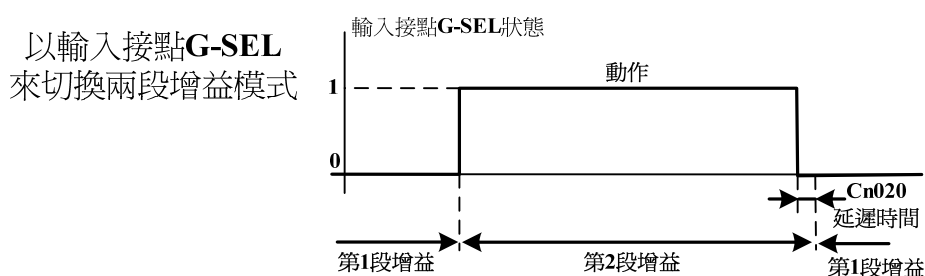
(4) 判斷位置誤差量來切換兩段增益模式

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



(5) 使用輸入接點 **G-SEL** 來切換兩段增益模式

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



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

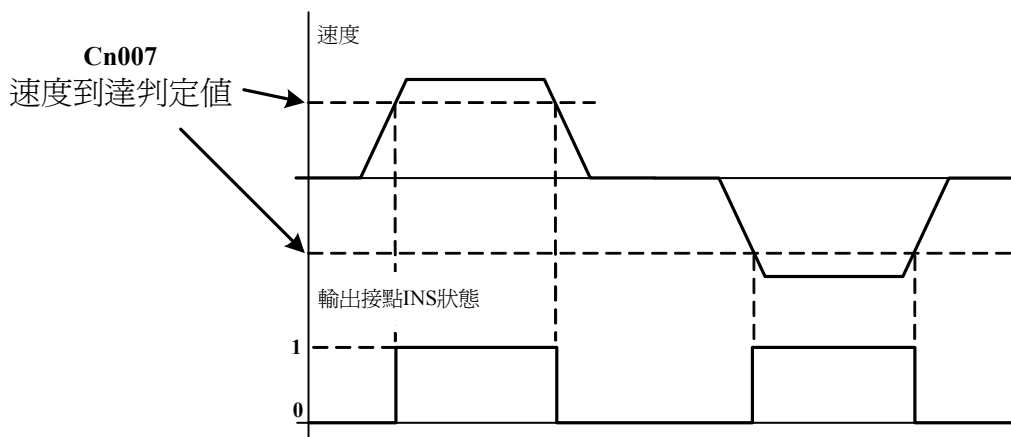
5-3-12 其他速度控制機能

本章節說明其他跟速度控制相關機能。

速度到達機能

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

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

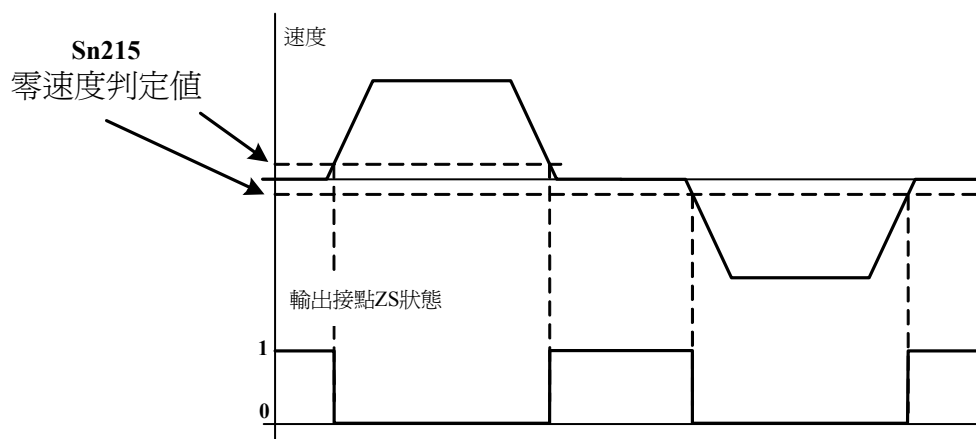


註)輸出接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

零速度機能

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

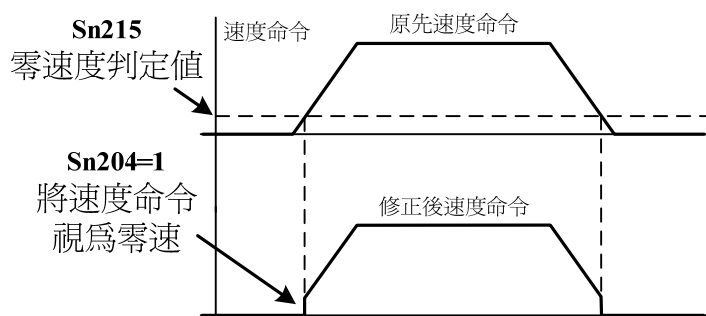
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn215	零速度判定值	50	rpm	0 4500	S
	當速度低於 Sn215 (零速度判定值)所設定的速度時，輸出接點 ZS 動作。				



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

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

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



伺服鎖定

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

速度回授平滑濾波器

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

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

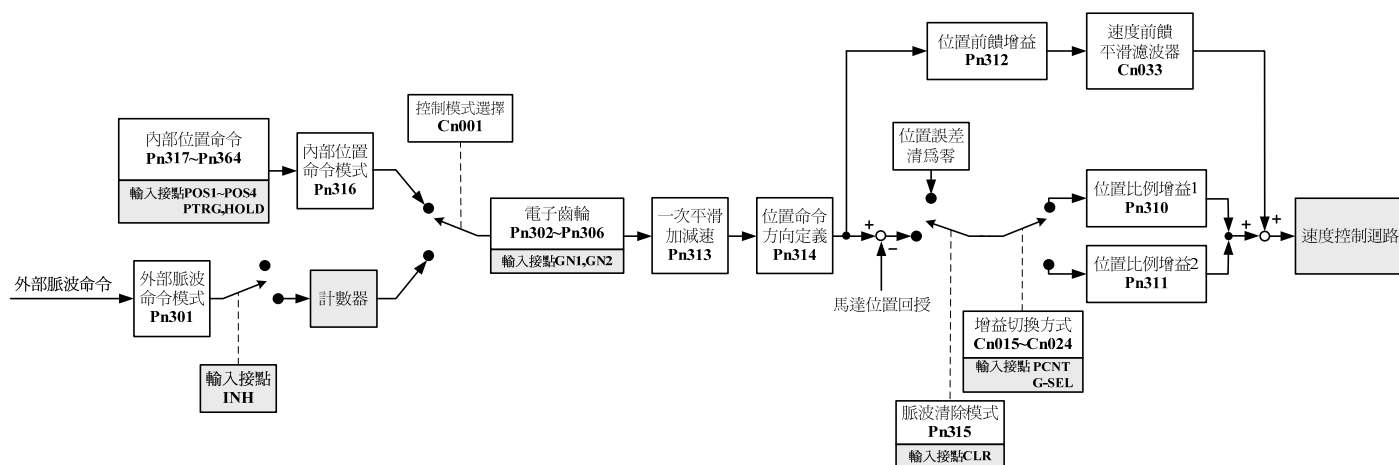
5-4 位置模式

位置模式應用於需要精密定位的系統上，例如：各式加工機、產業機械等，本裝置的位置模式命令有兩種輸入模式：外部脈波命令輸入模式以及內部位置命令模式。外部脈波命令輸入模式是接收上位控制器輸出的脈波命令來達成定位功能，而內部位置命令模式是使用者將位置命令值設於十六組命令暫存器(**Pn317~Pn364**)，再規劃輸入接點 **POS1~POS4** 來切換相對的位置命令。使用者依照欲使用的模式設定 **Cn001**(控制模式選擇)，設定方式如下：

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Cn001	控制模式選擇		2	X	0 6	ALL
	設定	說明				
	2	位置控制(外部脈波命令) 使用一組脈波命令信號控制位置，請參閱 5-4-3。				
	6	位置控制(內部位置命令) 可使用輸入接點切換驅動器內部預先設定的十六段位置命令控制位置，請參閱 5-4-2。				

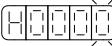
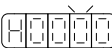
★必須重開電源，設定值才有效

位置迴路控制方塊圖如下圖所示，各方塊詳細機能在後面章節說明。

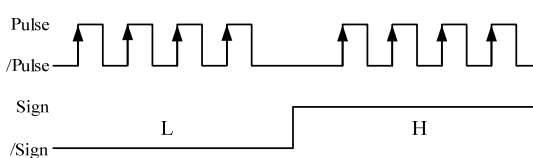
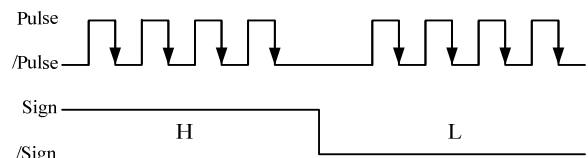
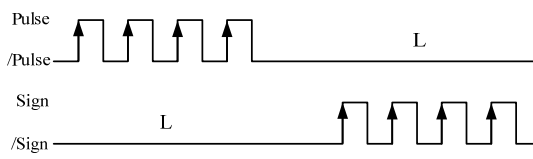
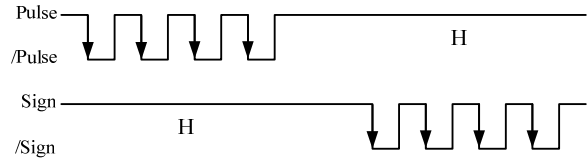
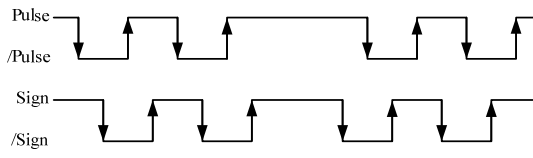
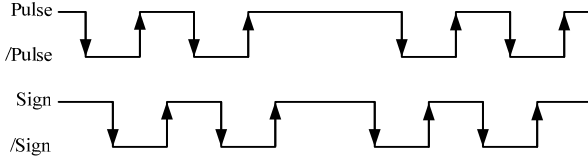


5-4-1 外部脈波命令模式

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

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Pn301.0 	位置脈波命令型式選擇		0	X	0 3	Pe
	設定	說明				
	0	脈波(Pulse)+符號(Sign)				
	1	正轉(CCW)/反轉(CW)脈波				
	2	AB 相脈波 x2				
	3	AB 相脈波 x4				
★Pn301.1 	位置脈波命令邏輯選擇		0	X	0 1	
	設定	說明				
	0	正邏輯				
	1	負邏輯				

★必須重開電源，設定值才有效

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

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

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

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

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

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

5-4-2 內部位置命令模式

此模式的命令來源是十六組命令暫存器(**Pn317~Pn364**)，配合規劃輸入接點 **POS1~POS4** 來切換相對應的位置命令，每組位置命令搭配一個移動速度暫存器來設定此組位置命令的移動速度，如下表所示：

位置命令	POS4	POS3	POS2	POS1	位置命令參數		移動速度參數
P1	0	0	0	0	圈數	Pn317	Pn319
					脈波數	Pn318	
P2	0	0	0	1	圈數	Pn320	Pn322
					脈波數	Pn321	
P3	0	0	1	0	圈數	Pn323	Pn325
					脈波數	Pn324	
P4	0	0	1	1	圈數	Pn326	Pn328
					脈波數	Pn327	
P5	0	1	0	0	圈數	Pn329	Pn331
					脈波數	Pn330	
P6	0	1	0	1	圈數	Pn332	Pn334
					脈波數	Pn333	
P7	0	1	1	0	圈數	Pn335	Pn337
					脈波數	Pn336	
P8	0	1	1	1	圈數	Pn338	Pn340
					脈波數	Pn339	
P9	1	0	0	0	圈數	Pn341	Pn343
					脈波數	Pn342	
P10	1	0	0	1	圈數	Pn344	Pn346
					脈波數	Pn345	
P11	1	0	1	0	圈數	Pn347	Pn349
					脈波數	Pn348	

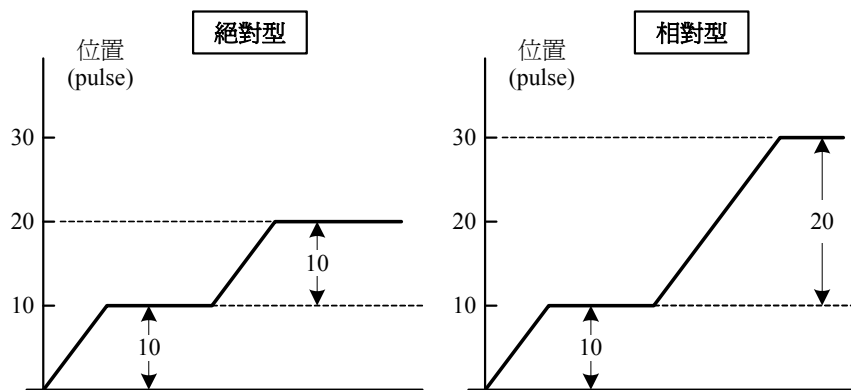
位置命令	POS4	POS3	POS2	POS1	位置命令參數		移動速度參數
P12	1	0	1	1	圈數	Pn350	Pn352
					脈波數	Pn351	
P13	1	1	0	0	圈數	Pn353	Pn355
					脈波數	Pn354	
P14	1	1	0	1	圈數	Pn356	Pn358
					脈波數	Pn357	
P15	1	1	1	0	圈數	Pn359	Pn361
					脈波數	Pn360	
P16	1	1	1	1	圈數	Pn362	Pn364
					脈波數	Pn363	

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

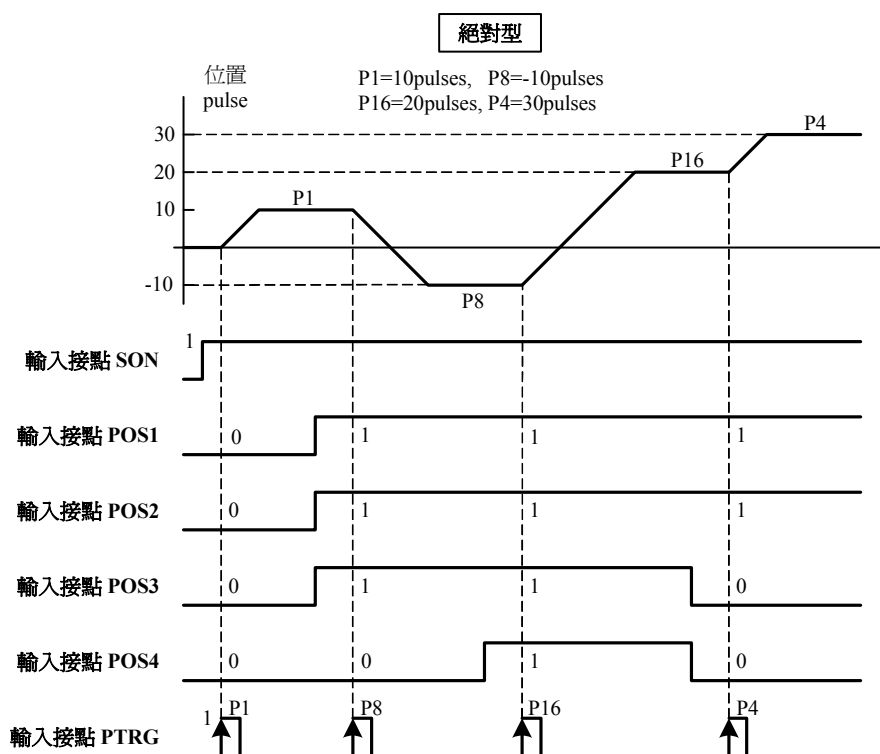
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Pn316.0 	內部位置命令模式		0	X	0 1	Pi
	設定	說明				
	0	絕對型定位				
	1	相對型定位				

★必須重開電源，設定值才有效

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

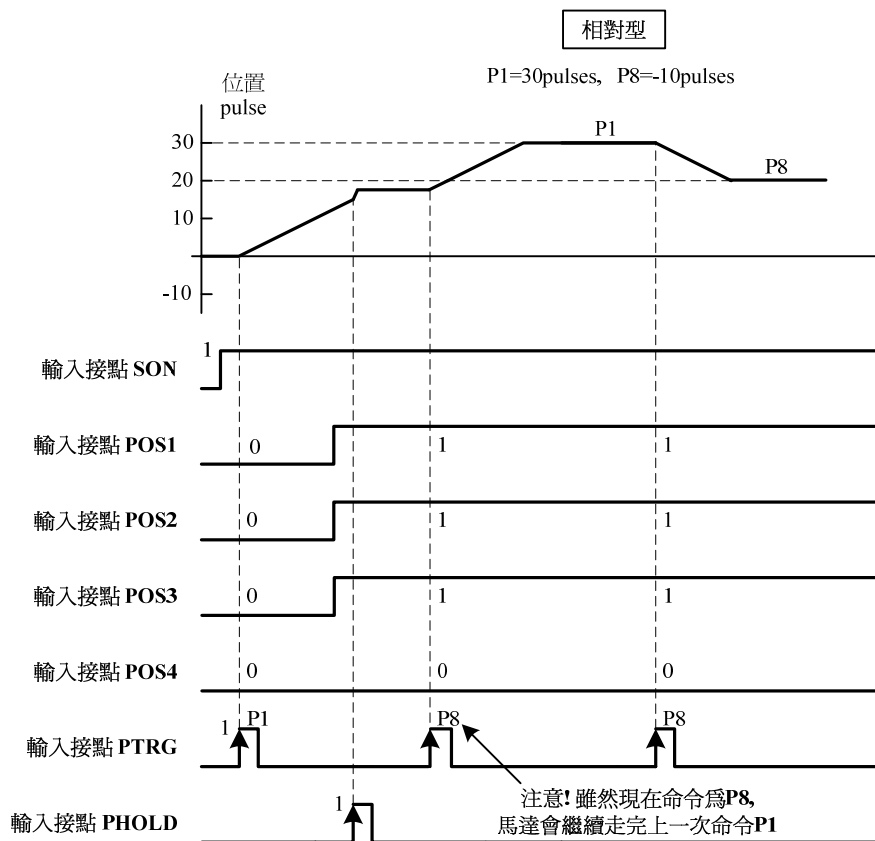


當使用者利用輸入接點 **POS1~POS4** 選擇相對應的位置命令後，必須觸發輸入接點 **PTRG** 後，本裝置才會正式接受此位置命令，馬達開始運轉，請參考下面時序圖



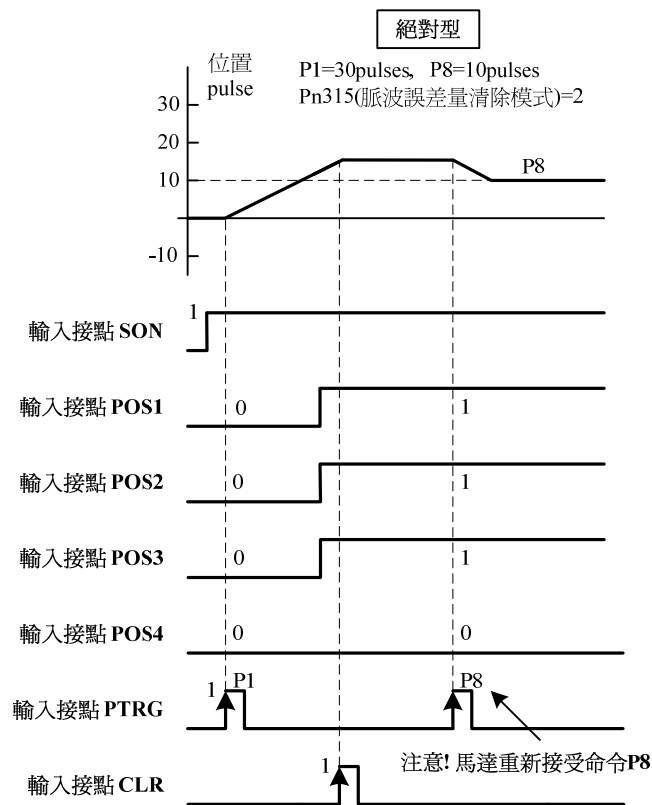
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 **5-6-1** 來設定。

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



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

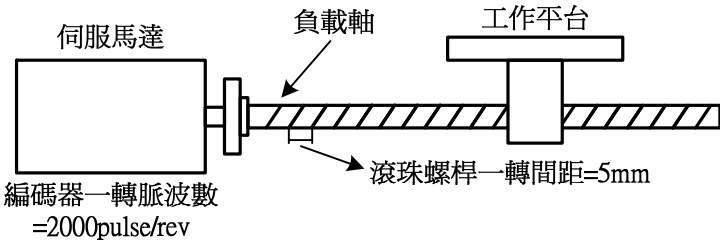
若是在位置移動過程中想忽略此位置命令並停止馬達，只要觸發輸入接點 **CLR** (**Pn315** 必須設成 **1** 或 **2**，請參考 **5-4-7** 設定)，馬達會立即停止，而尚未執行完的脈波命令會被清除，當輸入接點 **PTRG** 再次觸發時，馬達會依當時 **POS1~POS4** 所選擇的位置命令運轉，請參考下面時序圖



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

5-4-3 電子齒輪比

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

下圖為伺服馬達驅動滾珠螺桿傳動裝置，若要使工作平台移動 10mm，上位控制器需下達伺服驅動器多少脈波命令？  伺服馬達 編碼器一轉脈波數 =2000pulse/rev 負載軸 工作平台 滾珠螺桿一轉間距=5mm	
不使用電子齒輪比機能	使用電子齒輪比機能
1. 滾珠螺桿轉一圈工作平台會移動 5mm。 2. 若想使工作平台移動 10mm，則需要旋轉滾珠螺桿 $10\text{mm} \div 5\text{mm/rev} = 2\text{轉}$。 3. 而 $2000\text{pulse/rev} \times 2 = 4000\text{pulse}$ 命令會使馬達轉一圈。 4. 因此上位控制器需下達 $4000\text{pulse/rev} \times 2\text{ rev} = 8000\text{pulse}$ 命令。 → 每次移動前上位控制必須依上述步驟計算脈波命令。	→ 先設定電子齒輪比(假設定義 1 脈波命令移動 1um，電子齒輪比設定方式下面章節詳述) 1. 由於 1 脈波命令移動 1um。 2. 若想使工作平台移動 10mm，則上位控制器需下達 $10\text{mm} \div 1\text{um/pulse} = 10000\text{pulse}$ 命令。 → 只要先定義 1 脈波命令移動距離和電子齒輪比，上位控制就可以很容易決定脈波命令。

電子齒輪比設定步驟

使用下列步驟決定電子齒輪比。

1. 了解整體系統規格

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

2. 定義一脈波命令移動距離

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

3. 計算電子齒輪比

依照以下公式計算電子齒輪比。

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

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

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

4. 電子齒輪比參數設定

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

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

★必須重開電源，設定值才有效

注意！電子齒輪比必須符合下列條件，否則本裝置無法正常運作。

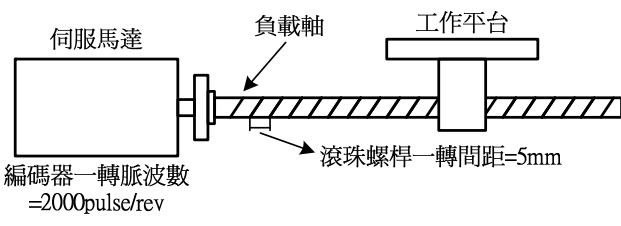
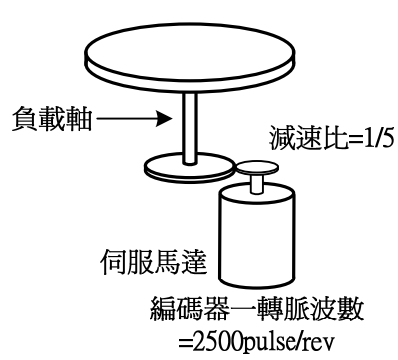
$$\frac{1}{200} \leq \text{電子齒輪比} \leq 200$$

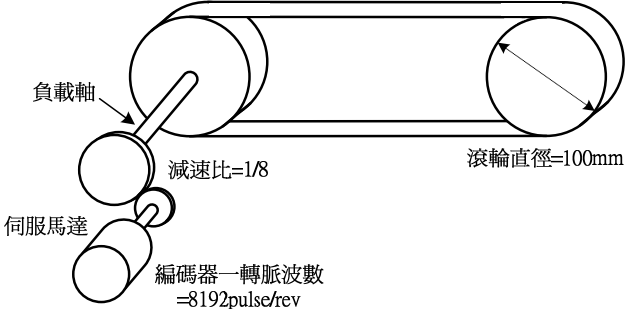
本裝置提供四組電子齒輪比分子，利用輸入接點 **GN1**、**GN2** 來切換到目前需要的電子齒輪比分子，請參考下表：

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

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

電子齒輪比設定步驟範例

傳動系統	設定步驟				
滾珠螺桿  編碼器一轉脈波數 =2000pulse/rev	- 了解整體系統規格： - 負載軸心(滾珠螺桿)一轉移動量=5mm - 馬達編碼器一轉脈波數=2000pulse - 定義一脈波命令移動距離： - 一脈波命令移動距離=1um - 計算電子齒輪比： $\text{電子齒輪比} = \frac{2000 \text{ pulse / rev} \times 4}{5 \text{ mm / rev} \div 1 \text{ um / pulse}} = \frac{8000}{5000}$ - 電子齒輪比參數設定： <table border="1" data-bbox="963 925 1327 1016"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td><td>8000</td></tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td><td>5000</td></tr> </table>	電子齒輪比分子	8000	電子齒輪比分母	5000
電子齒輪比分子	8000				
電子齒輪比分母	5000				
分度盤  編碼器一轉脈波數 =2500pulse/rev	- 了解整體系統規格： - 減速比=1/5 - 負載軸心(分度盤)一轉移動量=360° - 馬達編碼器一轉脈波數=2500pulse - 定義一脈波命令移動距離： - 一脈波命令移動距離=0.1° - 計算電子齒輪比： $\text{電子齒輪比} = \frac{2500 \text{ pulse / rev} \times 4}{360^\circ \div 0.1^\circ \text{ / pulse}} \times \frac{5}{1} = \frac{50000}{3600}$ - 電子齒輪比參數設定： <table border="1" data-bbox="944 1666 1345 1758"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td><td>50000</td></tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td><td>3600</td></tr> </table>	電子齒輪比分子	50000	電子齒輪比分母	3600
電子齒輪比分子	50000				
電子齒輪比分母	3600				

傳動系統	設定步驟				
傳送帶 	- 了解整體系統規格： 減速比=1/8 負載軸心(滾輪)一轉移動量 $= 3.14 \times 100\text{mm} = 314\text{mm}$ 馬達編碼器一轉脈波數=8192pulse - 定義一脈波命令移動距離： 一脈波命令移動距離=10um - 計算電子齒輪比： $\text{電子齒輪比} = \frac{8192\text{pulse/rev} \times 4}{314\text{mm} \div 10\text{um/pulse}} \times \frac{8}{1} = \frac{262144}{31400}$ - 電子齒輪比參數設定： 將電子齒輪比約分簡化，使分子和分母為均小於 50000 的整數值。 <table border="1" data-bbox="906 1102 1286 1193"> <tr> <td>電子齒輪比分子</td><td>32768</td></tr> <tr> <td>電子齒輪比分母</td><td>3925</td></tr> </table>	電子齒輪比分子	32768	電子齒輪比分母	3925
電子齒輪比分子	32768				
電子齒輪比分母	3925				

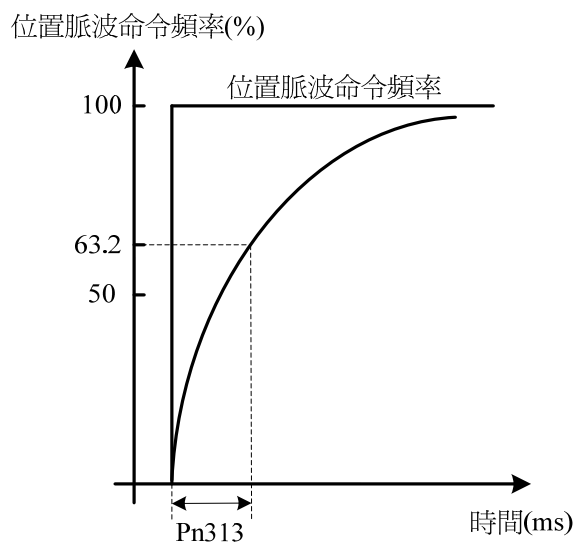
5-4-4 位置命令一次平滑加減速

使用位置命令一次平滑加減速機能會使原本固定頻率的位置脈波命令平滑化。

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

★必須重開電源，設定值才有效

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



設定範例：

- (1) 若想在 30msec 到達 95%位置脈波命令頻率輸出，則

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

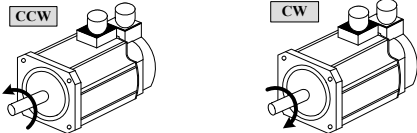
- (2) 若想在 30msec 到達 75%位置脈波命令頻率輸出，則

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

註) $\ln(x)$ 為自然對數運算符號

5-4-5 位置命令方向定義

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

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

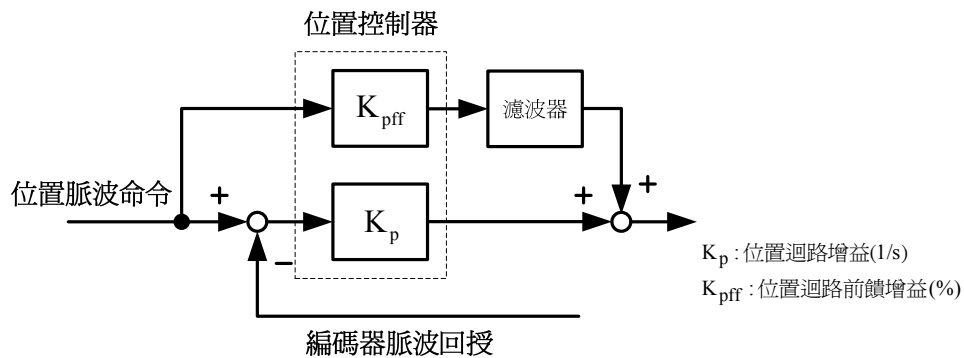
★必須重開電源，設定值才有效

5-4-6 位置迴路增益調整

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

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn310	位置迴路增益 1	40	1/s	1 450	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
Pn311	位置迴路增益 2	40	1/s	1 450	Pi Pe
	設定方式請參考 Pn310 說明				
Pn312	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP(定位完成信號)反覆開啓與關閉。				
Cn033	速度前饋平滑濾波器	40	Hz	1 100	Pe Pi
	將速度前饋命令平滑處理。				

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



5-4-7 脈波誤差量清除

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

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

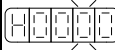
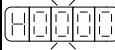
註)輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-4-8 原點復歸

原點復歸模式說明

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

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn365.0 	原點復歸啟動後，原點尋找方向及選擇原點參考點設定		0	X	0 5	Pi Pe
	設定	說明				
	0	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CCWL 或 CWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CCWL 或 CWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn365.1 不能設定為 1 或 2。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設定為 0。				
	1	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CWL 或 CCWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CWL 或 CCWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn365.1 不能設定為 1 或 2。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設定為 0。				
	2	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn365.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。				
	3	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn365.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。				
	4	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn365.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止)。				
	5	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn365.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止)。				

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn365.1 	找到原點參考點後，尋找機械原點之移動方式設定		0	X	0 2	Pi Pe
	設定	說明				
	0	找到參考原點後，馬達以第二段速 <u>折返</u> 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。				
	1	找到參考原點後，馬達以第二段速 <u>繼續向前</u> 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。				
2	當 Pn365.0=2 或 3 時，尋找到輸入接點 ORG 的上緣做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止；當 Pn365.0=4 或 5 時，尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。					
Pn365.2 	原點復歸啟動模式設定		0	X	0 2	
	設定	說明				
	0	關閉原點復歸機能。				
	1	電源開啓後，只有第一次啟動伺服(Servo ON)會自動執行原點復歸機能。當伺服系統運轉中不須重覆執行原點復歸機能時，可以使用此模式省略一個用來執行原點復歸機能的輸入接點。				
2	由輸入接點 SHOME 觸發原點復歸機能，在位置模式下可隨時觸發輸入接點 SHOME 來執行原點復歸機能。					
Pn365.3 	找到機械原點後之停止模式設定		0	X	0 1	
	設定	說明				
	0	找到機械原點信號後， <u>紀錄</u> 此位置為機械原點 (Un-14 編碼器迴授圈數、 Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止，馬達停止後以第二段速 <u>折返</u> 移動到機械原點位置。				
	1	找到機械原點信號後， <u>紀錄</u> 此位置為機械原點 (Un-14 編碼器迴授圈數、 Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止。				

原點復歸模式設定對照表

使用者依據不同的操作需求設定 **Pn365**，對應設定值必須符合下表：

Pn365.1 \ Pn365.0	0	1	2	3	4	5
0	●	●	●	●	×	×
1	×	×	●	●	×	×
2	×	×	●	●	●	●

其中，●表示原點復歸正常動作；×表示不會執行原點復歸動作

原點復歸其他設定說明

原點復歸速度設定如下：

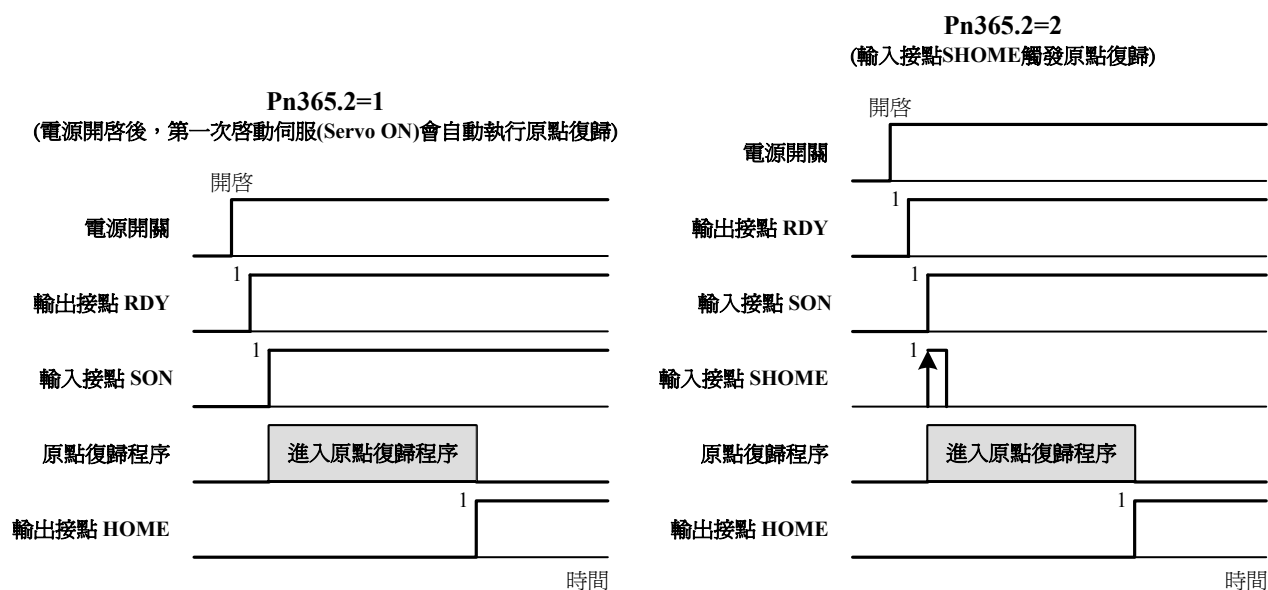
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn366	原點復歸第一段高速	100	rpm	0 2000	Pi Pe
	設定原點復歸第一段移動速度				
Pn367	原點復歸第二段低速	50	rpm	0 500	Pi Pe
	設定原點復歸第二段移動速度				

使用者可以設定原點復歸偏移圈數/脈波數，當馬達依照 **Pn365**(原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 **Pn368**(原點復歸偏移圈數)和 **Pn369**(原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Pn368	原點復歸偏移圈數	0	rev	-30000 30000	Pi Pe
	當馬達依照 Pn365 (原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 Pn368 (原點復歸偏移圈數)和 Pn369 (原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點。				
Pn369	原點復歸偏移脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi Pe
	原點復歸偏移位置=Pn368(圈數)×編碼器一轉脈波數×4+Pn369(脈波數)				

原點復歸啟動模式時序圖

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



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

原點復歸之速度/位置時序圖

下表為不同 **Pn365** 設定所對照的原點復歸之速度/位置時序圖：

Pn365.0 \ Pn365.1	0	1	2	3	4	5
0	(1)	(2)	(1)	(2)	✕	✕
1	✕	✕	(3)	(4)	✕	✕
2	✕	✕	(5)	(6)	(7)	(8)

其中，✕表示不會執行原點復歸動作

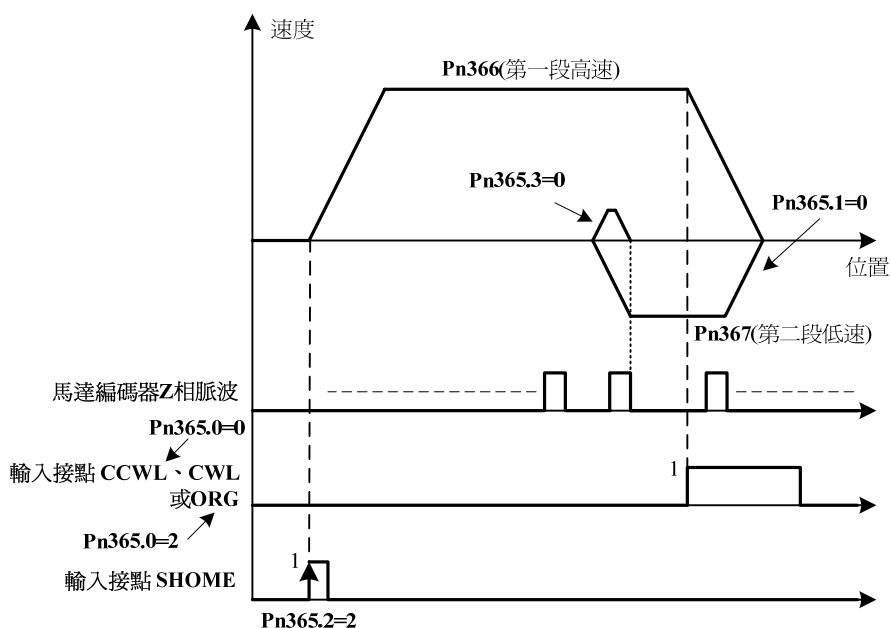
(1)

Pn365.0=0或**2**(啟動原點復歸後以第一段速**正轉**方向尋找原點參考點**CCWL**、**CWL**或**ORG**)

Pn365.1=0(找到原點參考點後以第二段速**折返**尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啟動原點復歸)

Pn365.3=0(**折返**到機械原點)



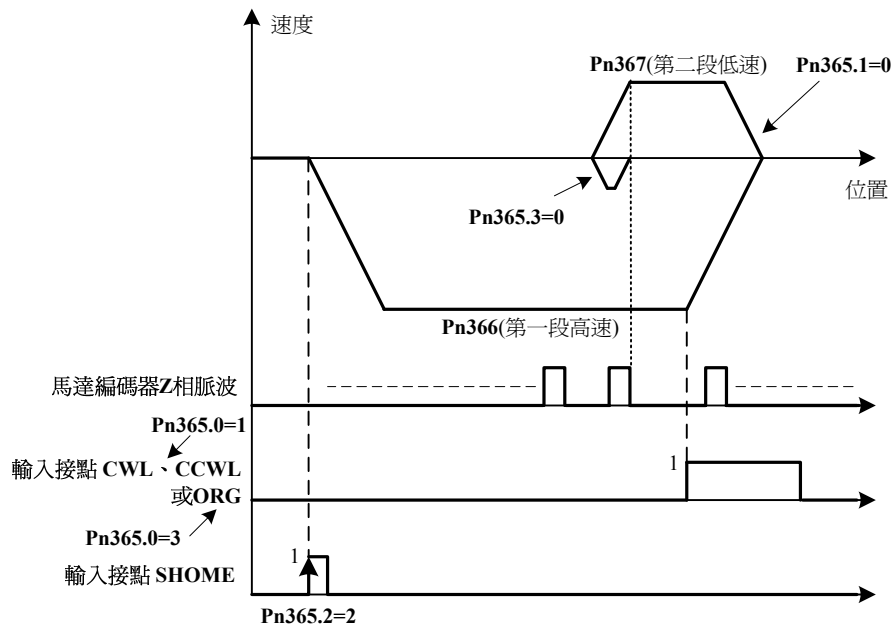
(2)

Pn365.0=1或3(啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點CWL、CCWL或ORG)

Pn365.1=0(找到原點參考點後以第二段速折返尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點SHOME啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



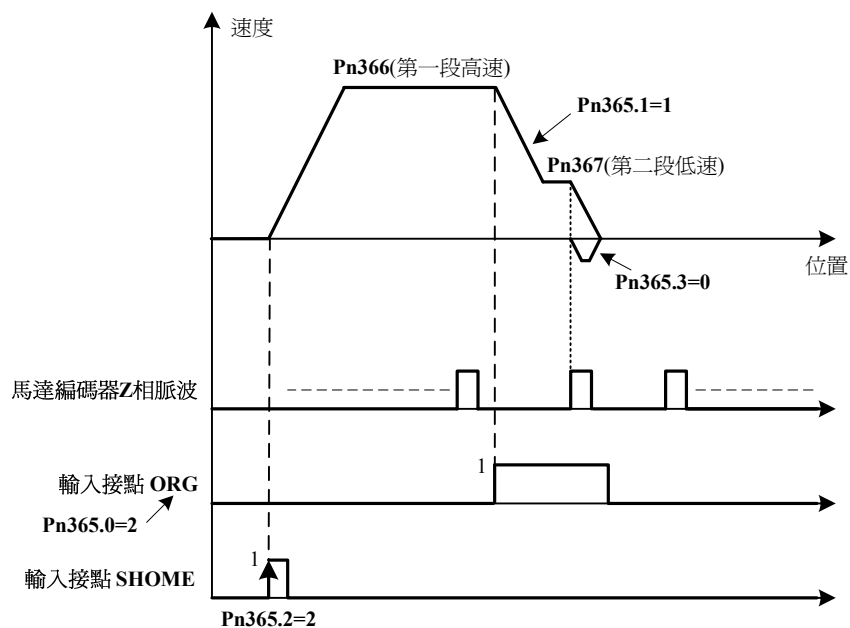
(3)

Pn365.0=2(啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找原點參考點ORG)

Pn365.1=1(找到原點參考點後以第二段速繼續向前尋找最近的Z相脈波當做機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點SHOME啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



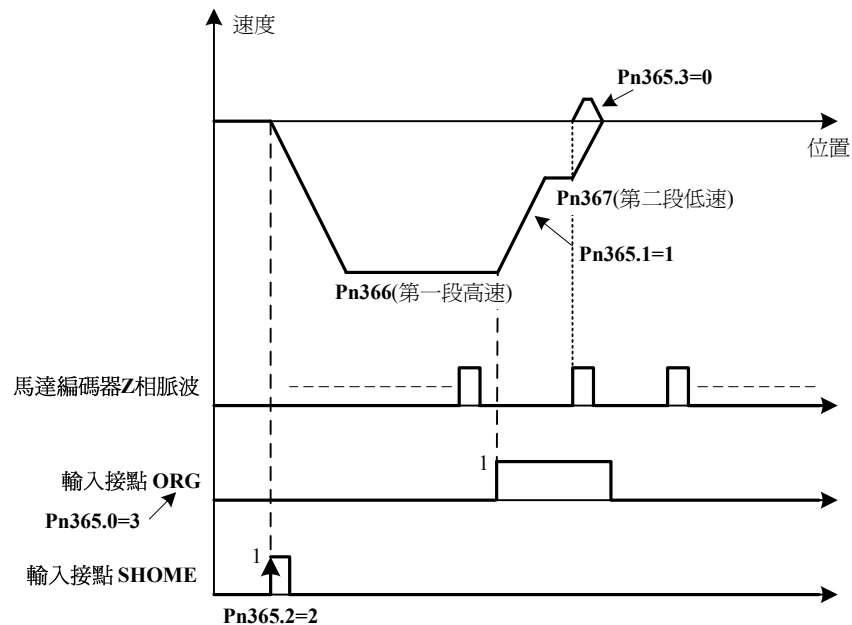
(4)

Pn365.0=3(啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn365.1=1(找到原點參考點後以第二段速繼續向前尋找最近的**Z**相脈波當做機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



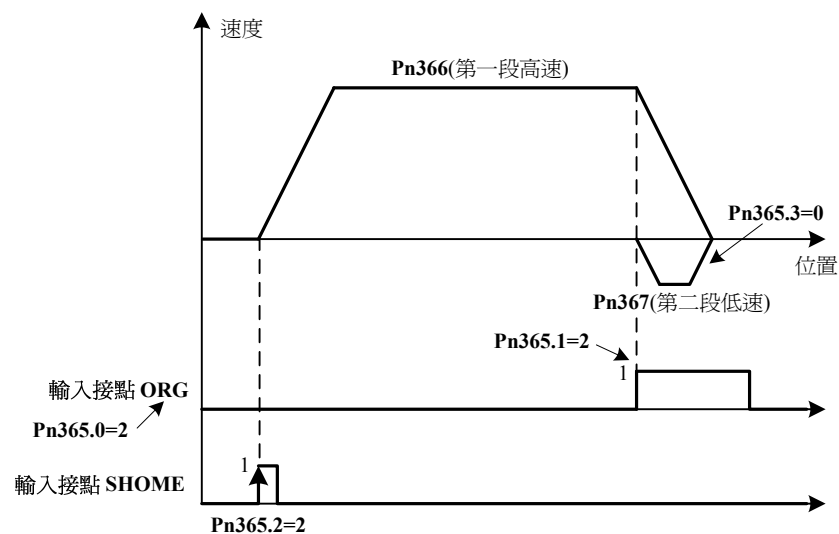
(5)

Pn365.0=2(啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn365.1=2(尋找到原點參考點**ORG**上緣做為機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



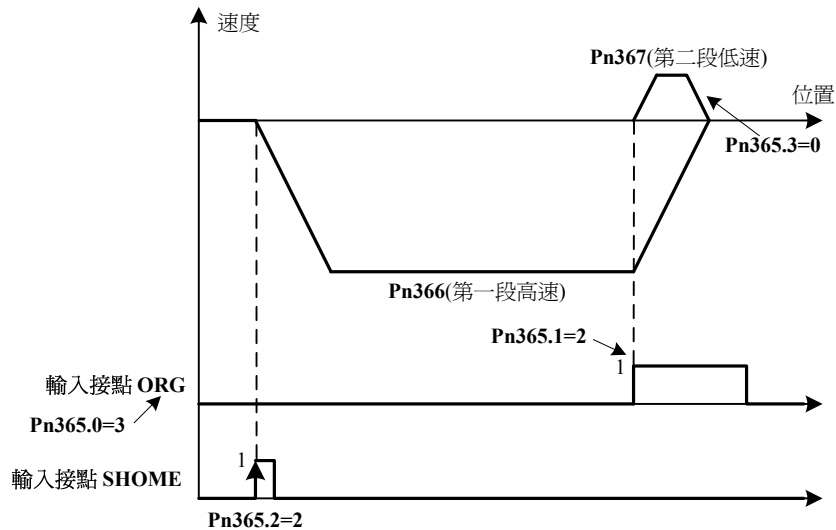
(6)

Pn365.0=3(啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找原點參考點**ORG**)

Pn365.1=2(尋找到原點參考點**ORG**上緣做爲機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



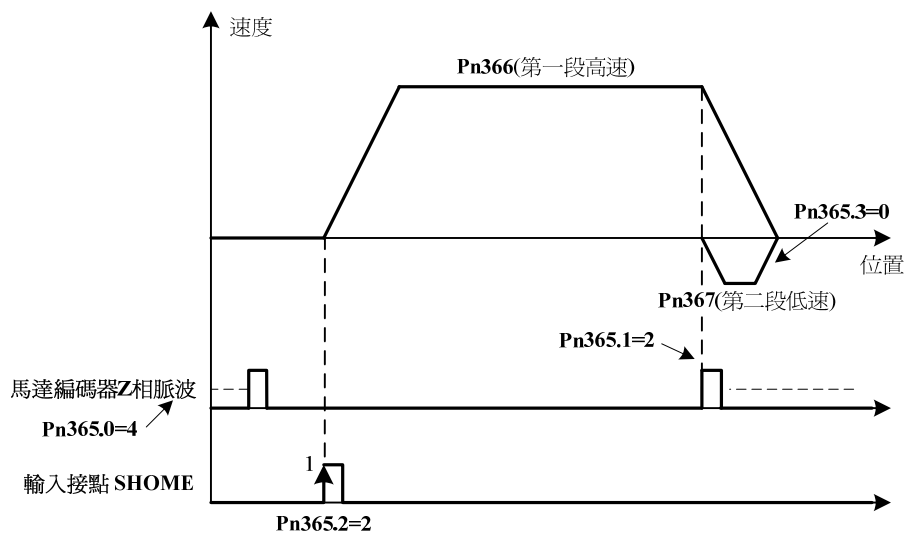
(7)

Pn365.0=4(啓動原點復歸後以第一段速正轉方向尋找最近**Z**相脈波原點)

Pn365.1=2(尋找到**Z**相脈波做爲機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



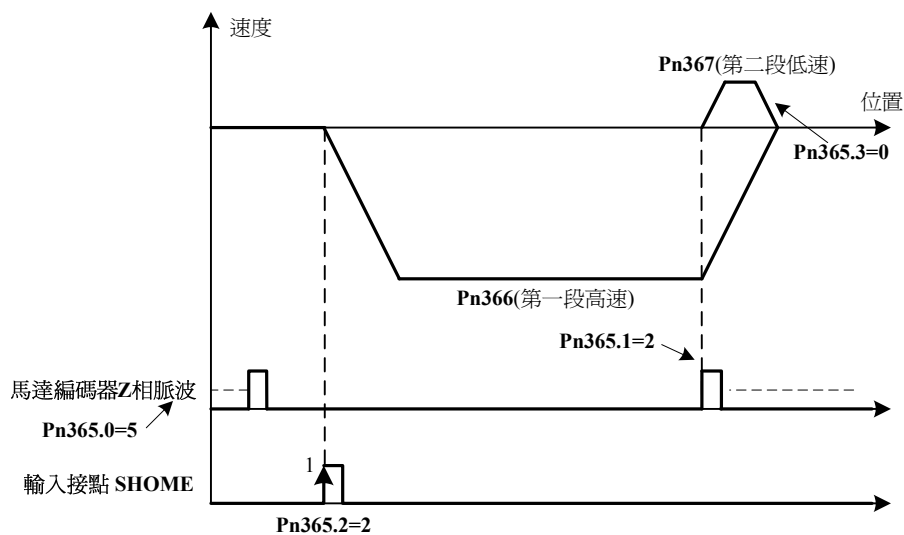
(8)

Pn365.0=5(啓動原點復歸後以第一段速反轉方向尋找最近**Z**相脈波原點)

Pn365.1=2(尋找到**Z**相脈波做爲機械原點)

Pn365.2=2(輸入接點**SHOME**啓動原點復歸)

Pn365.3=0(折返到機械原點)



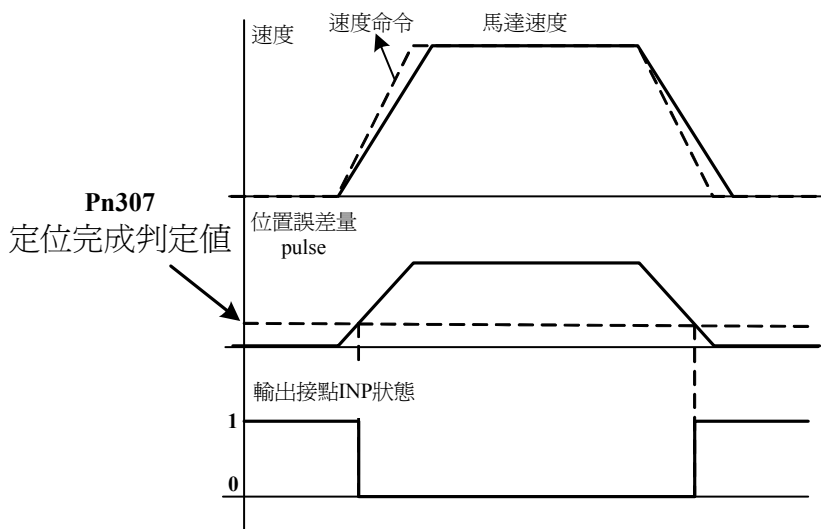
5-4-9 其他位置控制機能

本章節說明其他跟位置控制相關機能。

定位完成機能

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

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



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

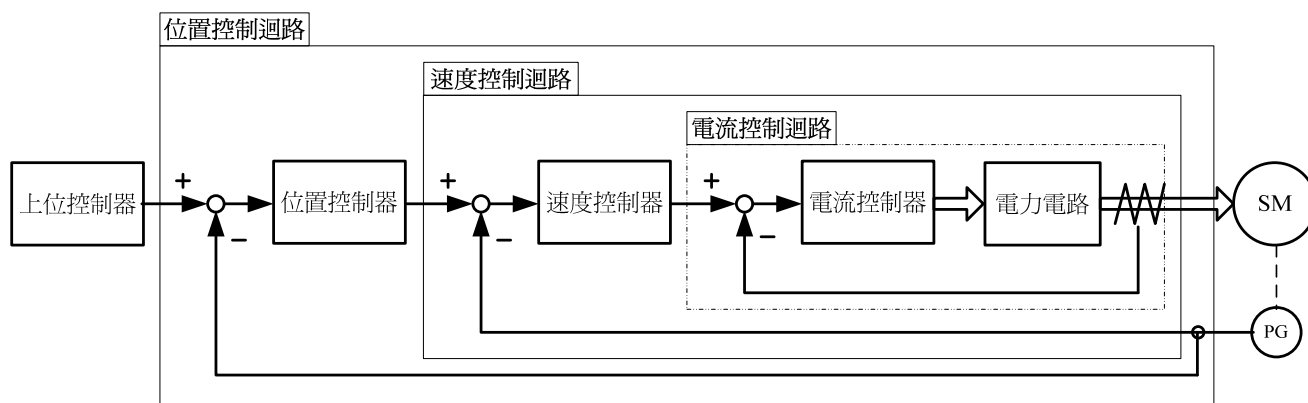
位置誤差過大警告機能

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

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

5-5 伺服增益調整

本裝置包括電流控制、速度控制和位置控制三個迴路，方塊圖如下：



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

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

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

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn211	速度迴路增益 1	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025(負載慣量比)設定正確，則速度迴路頻寬就等於速度迴路增益。				
Sn212	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn211 說明				

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 500	Pi Pe S
	設定方式請參考 Sn212 說明				
Pn310	位置迴路增益 1	40	1/s	1 450	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
Pn311	位置迴路增益 2	40	1/s	1 450	Pi Pe
	設定方式請參考 Pn310 說明				
Pn312	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP(定位完成信號)反覆開啓與關閉。				
Cn025	負載慣量比	40	x0.1	0 1000	Pi Pe S
	$\text{負載慣量比} = \frac{\text{轉換到馬達軸的負載慣量}(J_L)}{\text{伺服馬達轉子慣量}(J_M)} \times 100\%$				

速度迴路增益

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

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

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

速度迴路積分時間常數

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

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

設定範例：

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

$$\text{Sn211(速度迴路增益 1)}=100(\text{Hz})$$

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

位置迴路增益

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

位置迴路前饋增益

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

增益調整快捷參數

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

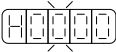
使用者進入快捷參數中只要變更欲改變的參數數值，此數值會立即寫入儲存並即時生效，不須再按 Enter 鍵儲存。增益調整快捷參數如下所示：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
◆qn401	速度迴路增益 1	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025(負載慣量比)設定正確，則速度迴路頻寬就等於速度迴路增益。				
◆qn402	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$				
◆qn403	速度迴路增益 2	40	Hz	10 450	Pi Pe S
	設定方式請參考 qn401 說明				
◆qn404	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S
	設定方式請參考 qn402 說明				
◆qn405	位置迴路增益 1	40	1/s	1 450	Pi Pe
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$				
◆qn406	位置迴路增益 2	40	1/s	1 450	Pi Pe
	設定方式請參考 qn405 說明				
◆qn407	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP(定位完成信號)反覆開啓與關閉。				

◆不須按 Enter 鍵，即時生效

5-5-1 自動增益調整

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

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

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

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

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

自動增益調整使用條件

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

系統必須符合下列條件，自動增益調整機能才能正常運作。

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

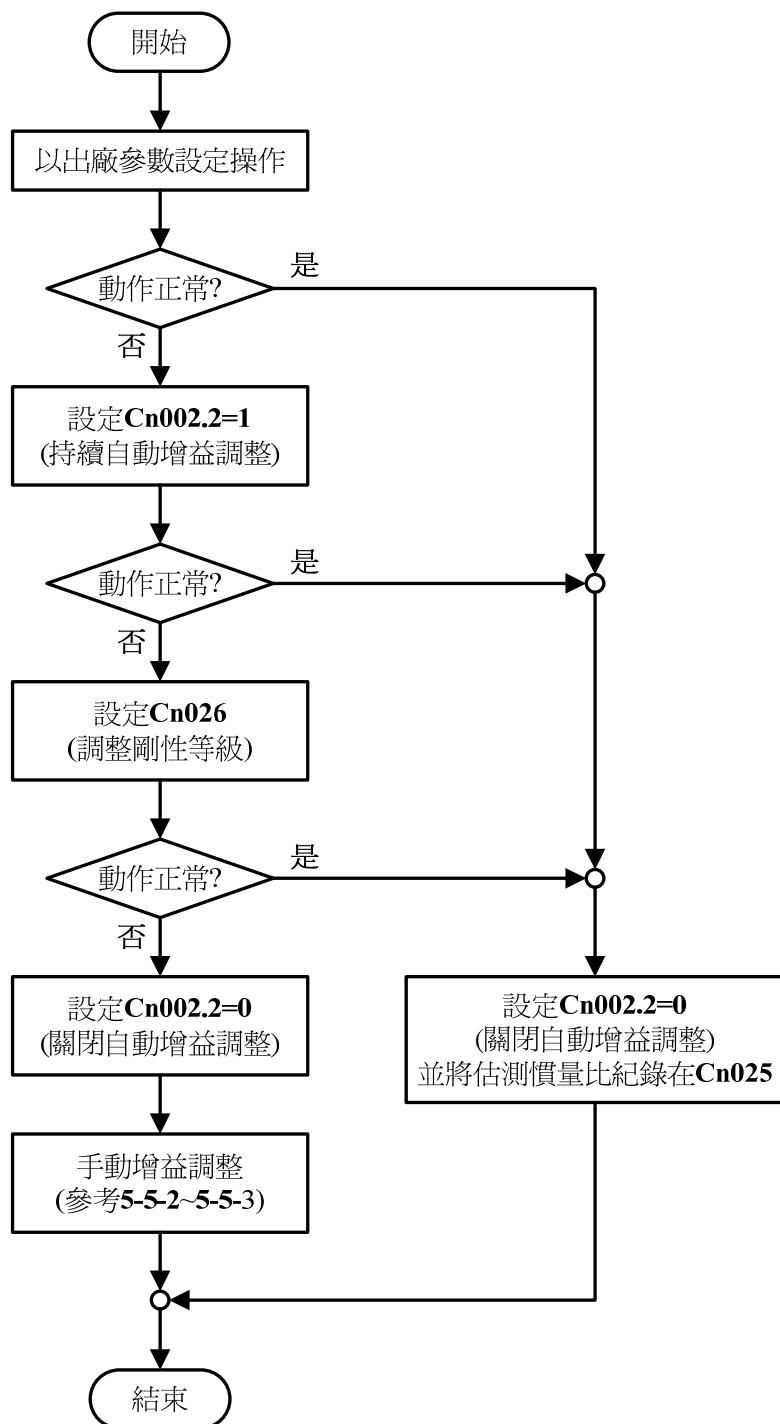
剛性表設定

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

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

自動增益調整程序

自動增益調整程序流程圖如下所示。



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

5-5-2 手動增益調整

速度控制模式手動增益調整

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

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

步驟 3：手動調整 Sn211(速度迴路增益 1)：

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

步驟 4：手動調整 Sn212(速度迴路積分時間常數 1)：

以不產生機械振動為前提減少速度迴路積分時間常數，縮短整定時間。

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

位置控制模式手動增益調整

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

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

步驟 3：手動調整 Sn211(速度迴路增益 1)：

增大速度迴路增益到不會產生振動或噪音為止。

步驟 4：手動調整 Pn310(位置迴路增益 1)：

再將速度迴路增益些微調小，增大位置迴路增益到不會產生振動或噪音為止。

步驟 5：手動調整 Sn212(速度迴路積分時間常數 1)：

以不產生機械振動為前提減少速度迴路積分時間常數，縮短整定時間。

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

5-5-3 改善響應特性

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

增益切換機能

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

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

詳細說明請參閱 **5-3-11**。

位置迴路前饋增益

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

調整步驟如下：

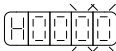
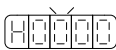
步驟 1：根據 **5-5-1~5-5-2** 所述步驟調整速度以及位置迴路。

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

5-6 其他機能

5-6-1 輸入/輸出接點機能規劃

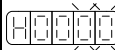
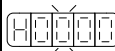
本裝置有 13 個數位輸入接點機能 and 4 個數位輸出接點機能是可規劃的，說明如下：

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Hn501.0 ★Hn501.1 	DI-1 接腳機能			01	X	01 1C (十六進制))	ALL
	設定	說明					
		代號	接點動作機能				
	01	SON	伺服啟動				
	02	ALRS	異常警報清除				
	03	PCNT	PI/P 切換				
	04	CCWL	CCW 方向驅動禁止				
	05	CWL	CW 方向驅動禁止				
	06	TLMT	外部轉矩限制				
	07	CLR	脈波誤差量清除				
	08	LOK	伺服鎖定				
	09	EMC	緊急停止				
	0A	SPD1	內部速度命令選擇 1				
	0B	SPD2	內部速度命令選擇 2				
	0C	MDC	控制模式切換				
	0D	INH	位置命令禁止				
	0E	SPDINV	速度命令反向				
	0F	G-SEL	增益切換				
	10	GN1	電子齒輪比分子選擇 1				
	11	GN2	電子齒輪比分子選擇 2				
	12	PTRG	內部位置命令觸發				
	13	PHOLD	內部位置命令暫停				
	14	SHOME	開始回到原點				
	15	ORG	外部參考原點				
	16	POS1	內部位置命令選擇 1				
	17	POS2	內部位置命令選擇 2				
	18	POS3	內部位置命令選擇 3				
	19	POS4	內部位置命令選擇 4				
	1A	TRQINV	轉矩命令反向				
	1B	RS1	轉矩命令正向選擇				
	1C	RS2	轉矩命令反向選擇				
★Hn501.2 	DI-1 接腳機能動作電位			0	X	0 1	
設定	說明						
0	當接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)時，機能動作。						
1	當接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)時，機能動作。						

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Hn502	DI-2 接腳機能規劃	002	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn503	DI-3 接腳機能規劃	003	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn504	DI-4 接腳機能規劃	104	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn505	DI-5 接腳機能規劃	105	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn506	DI-6 接腳機能規劃	006	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn507	DI-7 接腳機能規劃	007	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn508	DI-8 接腳機能規劃	008	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn509	DI-9 接腳機能規劃	009	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn510	DI-10 接腳機能規劃	00A	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn511	DI-11 接腳機能規劃	00B	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn512	DI-12 接腳機能規劃	00C	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				
★Hn513	DI-13 接腳機能規劃	00E	X	001 11C	ALL
	設定方式請參考 Hn501 說明				

★必須重開電源，設定值才有效

注意！DI-1~DI-13 接腳機能可以重覆，但是重複機能的接腳動作電位必須相同，否則會產生 AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Hn514.0 ★Hn514.1 	DO-1 接腳機能			01	X	01 08	ALL
	設定	說明					
		代號	接點動作機能				
	01	RDY	伺服準備完成				
	02	ALM	伺服異常				
	03	ZS	零速度信號				
	04	BI	機械剎車信號				
	05	INS	速度到達信號				
	06	INP	定位完成信號				
	07	HOME	原點復歸完成信號				
08	INT	轉矩到達信號					
★Hn514.2 	DO-1 接腳機能動作電位			0	X	0 1	
	設定	說明					
	0	當機能動作時，接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)。					
	1	當機能動作時，接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)。					
★Hn515	DO-2 接腳機能規劃			002	X	001 108	ALL
	設定方式請參考 Hn514 說明						
★Hn516	DO-3 接腳機能規劃			003	X	001 108	ALL
	設定方式請參考 Hn514 說明						
★Hn517	DO-4 接腳機能規劃			006	X	001 108	ALL
	設定方式請參考 Hn514 說明						

★必須重開電源，設定值才有效

注意！DO-1~DO-4 接腳機能不可以重覆，否則會產生 AL-07 (輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

5-6-2 控制模式切換

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

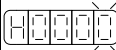
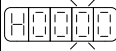
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
★Cn001	控制模式選擇		2	X	0 6	ALL
	設定	說明				
		輸入接點 MDC 不動作 輸入接點 MDC 動作				
	3	位置控制(外部脈波命令) 速度控制				
	4	速度控制 轉矩控制				
	5	位置控制(外部脈波命令) 轉矩控制				

★必須重開電源，設定值才有效

註)輸入接點是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。

5-6-3 接點輔助機能

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

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

★必須重開電源，設定值才有效

5-6-4 剎車模式

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

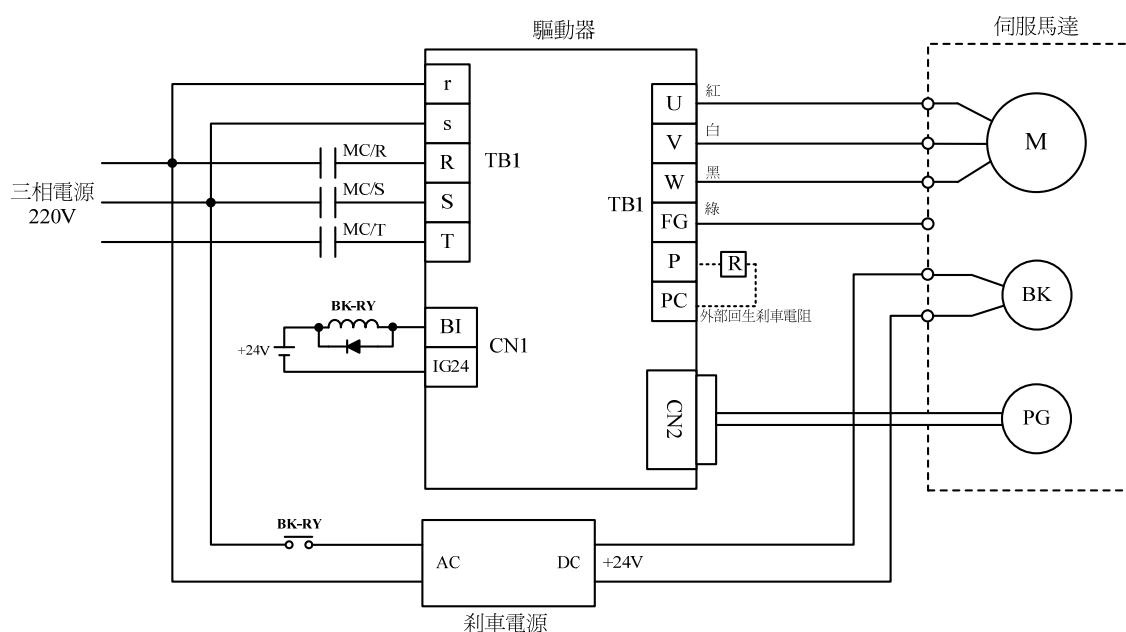
參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn008	剎車模式			2	X	0 3	ALL
	伺服關閉(Servo off)、緊急停止(EMC)、CCW/CW 驅動禁止時的剎車組合。						
	設定	說明					
		動態剎車	機械剎車				
	0	沒有	沒有				
	1	沒有	有				
	2	有	沒有				
	3	有	有				

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

5-6-5 機械剎車時序

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

接線圖



機械制車時序

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

注意！Cn008(制車模式)必須設為 1 或是 3。

當伺服系統為垂直負載時，請設定 Cn003 為正值。

(1) Cn003(機械制車信號輸出時間)為正值：

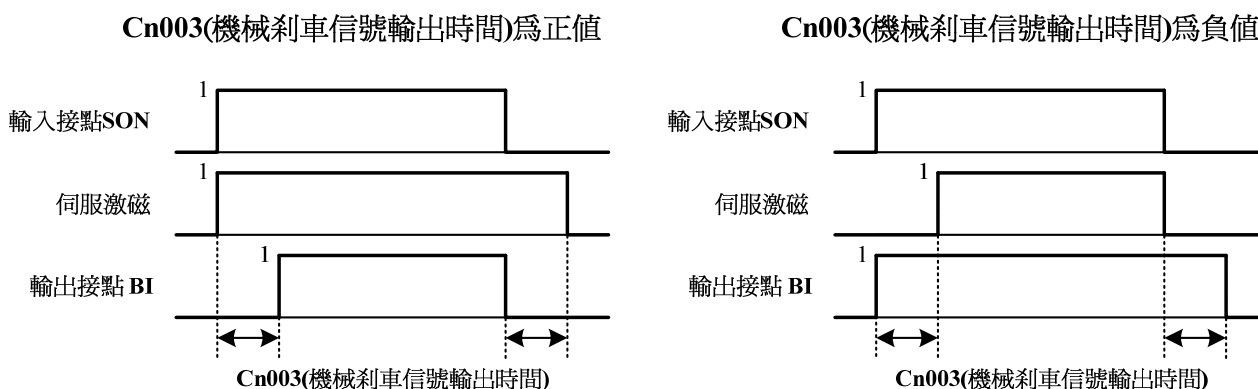
當輸入接點 SON 動作時，馬上伺服激磁，等超過 Cn003 設定的時間後，輸出接點 BI 才動作(解除機械制車)；

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

(2) Cn003(機械制車信號輸出時間)為負值：

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

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



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

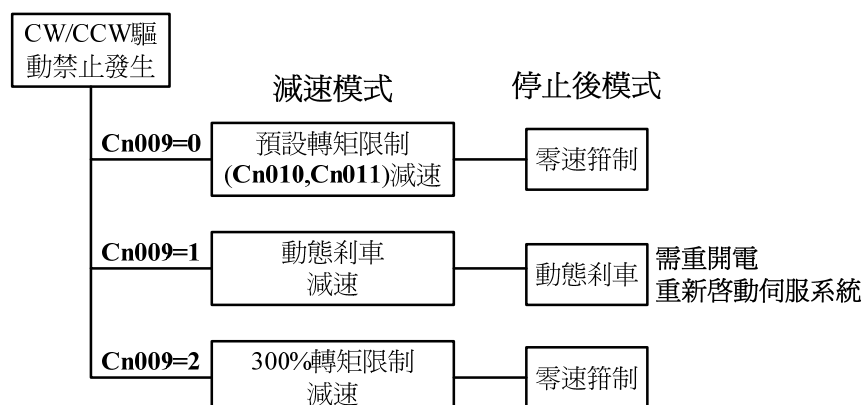
5-6-6 CW/CCW 驅動禁止方式

當發生 CW/CCW 驅動禁止時，馬達減速停止方式設定如下：

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

★必須重開電源，設定值才有效

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



5-6-7 外部回生電阻的選用

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

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

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

驅動器機種	內建回生電阻規格		內建回生電阻可消耗的回生電力(W) (平均值)	最小容許電阻值 (Ω)
	電阻值(Ω)	功率(W)		
JSDA-15	50	60	24	50
JSDA-20	50	60	24	41
JSDA-30	25	60	24	23
JSDA-50	20	200	80	15
JSDA-75	12.5	200	80	9

注意！可消耗的回生電力(平均值)為內建回生電阻額定功率的 40%。

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

外部回生電阻功率設定

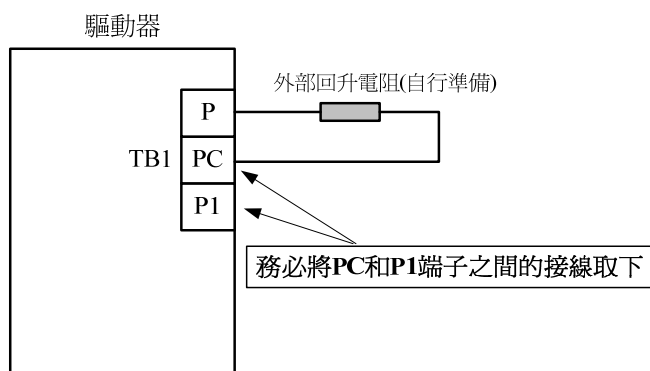
使用外部回生電阻時，必須正確在 **Cn012** 設定所選用回生電阻的功率。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn012	外部回生電阻功率設定	60 / 150	W	0 10000	ALL
	請依照 5-6-7 來選擇外部回生電阻並將所選擇的外部電阻功率值正確設定在 Cn012 。				
	註)此參數於各驅動器機種有不同預設值。				

外部回生電阻接線

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

接線示意圖如下：



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

計算外部回生電阻所需功率

如果伺服馬達負載為水平軸時，請利用下面說明方式快速決定是否需要外接回生電阻。下表為馬達空載容許運轉頻度，此容許頻度定義為馬達空載速度由零速到額定速度，再由額定速度到零速，在此連續加減速過程時，內部回生電阻可以承受馬達空載的容許運轉頻度所產生的回生電力。

驅動器形式	馬達型號	空載容許運轉頻度(次/分)	主電容可吸收電能 E_c (J)
JSDA-15	JSMA-LC03	433	6
	JSMA-SC02	1775	
	JSMA-SC04	1004	
JSDA-20	JSMA-LC08	118	9
	JSMA-SC04	1004	
	JSMA-SC08	321	
	JSMA-MA05	411	
	JSMA-MH05	186	

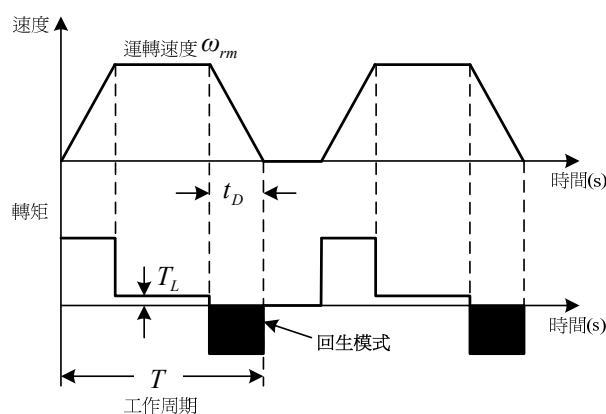
驅動器形式	馬達型號	空載容許運轉頻度(次/分)	主電容可吸收電能 E_C (J)
JSDA-30	JSMA-SC08	321	13
	JSMA-MA10	213	
	JSMA-MB10	102	
	JSMA-MH10	95	
	JSMA-MA15	145	
	JSMA-MB15	73	
	JSMA-MC15	45	
JSDA-50	JSMA-MA15	484	13
	JSMA-MB15	245	
	JSMA-MC15	152	
	JSMA-MB20	178	
JSDA-75	JSMA-MB30	121	18
	JSMA-MC30	79	

使用者利用下面公式依照馬達實際的負載及運轉速度計算出容許運轉頻度。

$$\text{容許運轉頻度(次/分)} = \frac{\text{空載容許運轉頻度}}{(1 + \alpha)} \times \left(\frac{\text{額定速度}}{\text{最大運轉速度}} \right)^2$$

其中， α = 負載慣量 / 馬達慣量。

如果馬達實際的運轉頻度大於計算的容許頻度時，則需要外接回生電阻，請以下面說明計算出外部回生電阻所需功率：(忽略馬達線圈阻抗及電力電路消耗的電能)



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

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

註 2) 如果無法求出 E_L ，請令 $E_L = 0$ 繼續計算。

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

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

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

5-6-8 風扇運轉設定

使用者可以依照需求設定風扇運轉狀態，設定如下：

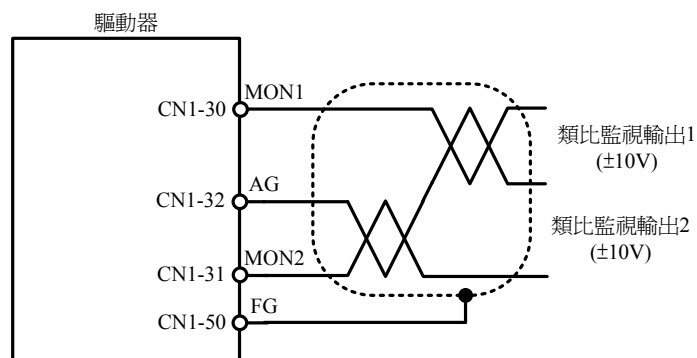
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn031	風扇運轉設定(只適用於具有風扇機種)		0	X	0 3	ALL
	設定	說明				
	0	感溫自動運轉				
	1	伺服啟動時運轉				
	2	持續運轉				
	3	停止運轉				

5-6-9 類比監視

本裝置提供兩個類比信號來監視馬達運轉狀態，設定如下：

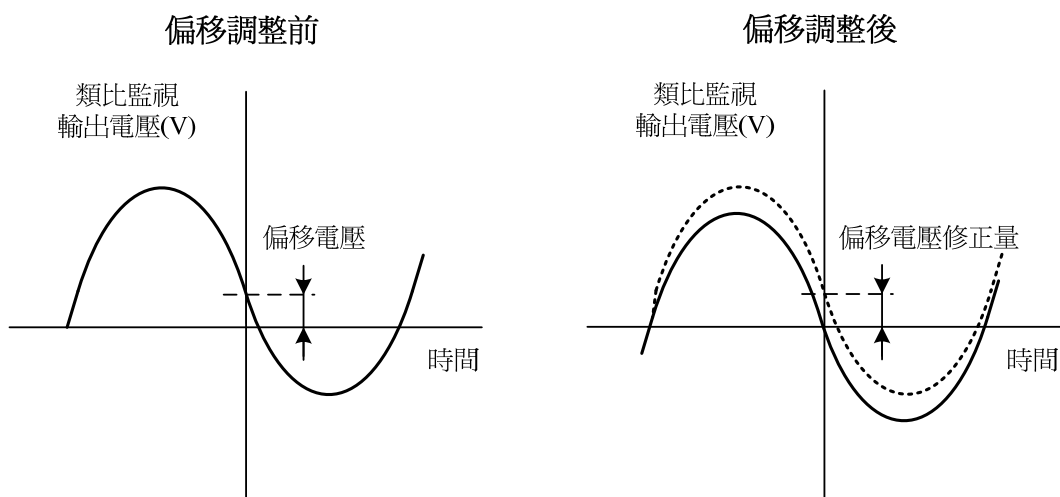
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn006.0 H00000	類比監視輸出 MON1		2	X	0 6	ALL
	設定	說明				
	0	速度回授檢出				
	1	轉矩指令				
	2	速度指令				
	3	脈波輸入指令				
	4	位置偏差量				
	5	電氣角				
	6	主回路(Vdc Bus)電壓				
Cn006.1 H00000	類比監視輸出 MON2		0			
設定方式請參考 Cn006.0 說明						

下圖為類比監視輸出接線圖：



當類比監視輸出電壓有偏移產生時，使用者可以手動調整 **Cn027**、**Cn028** 來修正偏移量，設定如下：

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式
Cn027	類比監視輸出 1 偏移調整	4	x40 mV	-250 250	ALL
	當類比監視輸出 1 電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。				
Cn028	類比監視輸出 2 偏移調整	4	x40 mV	-250 250	ALL
	當類比監視輸出 2 電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。				



5-6-10 參數重置

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

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

★必須重開電源，設定值才有效

第六章 參數機能

6-1 參數群組說明

本裝置的參數分成九大類，定義如下：

代號	說明
Un-xx	狀態顯示參數
dn-xx	診斷參數
AL-xx	異常警報履歷參數
Cn-xx	系統參數
Tn1xx	轉矩控制參數
Sn2xx	速度控制參數
Pn3xx	位置控制參數
qn4xx	快捷參數
Hn5xx	多機能接點規劃參數

註)xx代表此參數群組的項次。

適用控制模式代號說明

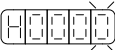
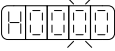
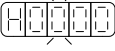
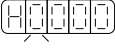
代號	適用控制模式
ALL	各種控制
Pi	位置控制(內部位置命令)
Pe	位置控制(外部脈波命令)
S	速度控制
T	轉矩控制

參數設定生效符號說明

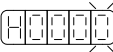
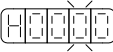
符號	生效方式
★	須重開電源，設定值才有效。
◆	不須按Enter鍵，更改設定值後即時生效。

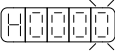
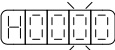
6-2 參數機能表

系統參數

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

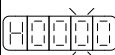
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節	
Cn003	機械剎車信號輸出時間	0	msec	-2000 2000	ALL	5-6-5	
	時序圖如下： Cn003(機械剎車信號輸出時間)為正值 Cn003(機械剎車信號輸出時間)為負值 註)使用此機能前，須先規劃一機械剎車信號(BI)輸出接腳；而時序圖中，輸入/輸出接點狀態 1 代表接點動作，0 代表接點不動作；接點高/低電位設定方式，請參閱 5-6-1 來設定。						
Cn004	馬達旋轉方向定義(從馬達負載端看)	0	X	0 3	S T	5-2-4 5-3-7	
	當轉矩或是速度命令為正值時，從馬達負載端看的旋轉方向設定如下：						
	設定					說明	
						轉矩控制	速度控制
	0					逆時針方向旋轉(CCW)	逆時針方向旋轉(CCW)
	1					順時針方向旋轉(CW)	逆時針方向旋轉(CCW)
2	逆時針方向旋轉(CCW)	順時針方向旋轉(CW)					
3	順時針方向旋轉(CW)	順時針方向旋轉(CW)					
★Cn005	編碼器信號分周輸出	編碼器一轉脈波數	pulse	1 編碼器一轉脈波數	ALL	5-3-5	
	分周處理表示將馬達的編碼器旋轉一轉所出現的脈波信號個數轉換成 Cn005 預設的脈波信號個數。 例：馬達編碼器為一轉 2000pulse 輸出，若是想獲得 1000pulse 的分周輸出，請直接設定 Cn005=1000 即可。						

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Cn006.0 	類比監視輸出 MON1			2	X	0 6	ALL	5-6-9
	設定	說明						
	0	速度回授檢出						
	1	轉矩指令						
	2	速度指令						
	3	脈波輸入指令						
	4	位置偏差量						
	5	電氣角						
	6	主回路(Vdc Bus)電壓						
Cn006.1 	類比監視輸出 MON2			0				
設定方式請參考 Cn006.0 說明								
Cn007	速度到達判定值			額定轉速 x 1/3	rpm	0 4500	S T	5-3-12
	當正轉或是反轉速度超過 Cn007 (速度到達判定值)所設定的速度時，輸出接點 INS 動作。							
Cn008	剎車模式			2	X	0 3	ALL	5-6-4
	伺服關閉(Servo off)、緊急停止(EMC)、CCW/CW 驅動禁止時的剎車組合。							
	設定	說明						
		動態剎車	機械剎車					
	0	沒有	沒有					
	1	沒有	有					
	2	有	沒有					
	3	有	有					
★Cn009	CW/CCW 驅動禁止方式			0	X	0 2	ALL	5-6-6
	設定	說明						
	0	使用預設轉矩限制(Cn010 、 Cn011)減速，停止後為零速箝制狀態。						
	1	使用動態剎減速，停止後為動態剎車狀態(優先權高於 Cn008)，需重開電以啟動伺服系統。						
	2	使用±300%轉矩限制減速，停止後為零速箝制狀態。						
Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值			300	%	0 300	ALL	5-2-5 5-3-10
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CCW 方向的轉矩命令時，令 Cn010 =200。							
Cn011	CW 方向轉矩命令限制值			-300	%	-300 0	ALL	5-2-5 5-3-10
	例：若要以二倍額定轉矩限制 CW 方向的轉矩命令時，令 Cn011 =-200。							

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Cn012	外部回生電阻功率設定	60 / 150	W	0 10000	ALL	5-6-7
	請依照 5-6-7 來選擇外部回生電阻並將所選擇的外部電阻功率值正確設定在 Cn012。 註)此參數於各驅動器機種有不同預設值。					
Cn013	共振抑制濾波器頻率	0	Hz	0 1000	Pi Pe S	5-3-9
	若想要消除共振等而引起振動或噪音時，請在 Cn013 輸入發生振動時的頻率。					
Cn014	共振抑制濾波器品質因數	7	X	1 100	Pi Pe S	5-3-9
	用來調整欲抑制之頻率範圍，Cn014 值越小則抑制之頻率範圍越廣，使用者可依實際情況調整。					
Cn015.0 	PI/P 模式的切換判斷種類選擇	4	X	0 4	Pi Pe S	5-3-11
	設定					
	說明					
	0 判斷轉矩命令是否大於 Cn016					
	1 判斷速度命令是否大於 Cn017					
	2 判斷加速度命令是否大於 Cn018					
Cn015.1 	兩段增益模式的切換判斷種類選擇	4	X	0 4	Pi Pe S	5-3-11
	設定					
	說明					
	0 判斷轉矩命令是否大於 Cn021					
	1 判斷速度命令是否大於 Cn022					
	2 判斷加速度命令是否大於 Cn023					
Cn016	PI/P 模式的切換條件(轉矩命令)	200	%	0 399	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.0=0，當轉矩命令小於 Cn016 切換條件時，為 PI 控制；當轉矩命令大於 Cn016 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn017	PI/P 模式的切換條件(速度命令)	0	rpm	0 4500	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.0=1，當速度命令小於 Cn017 切換條件時，為 PI 控制；當速度命令大於 Cn017 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Cn018	PI/P 模式的切換條件(加速度命令)	0	rps/s	0 18750	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.0=2，當加速度命令小於 Cn018 切換條件時，為 PI 控制；當加速度命令大於 Cn018 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn019	PI/P 模式的切換條件(位置誤差量)	0	pulse	0 50000	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.0=3，當位置誤差量小於 Cn019 切換條件時，為 PI 控制；當位置誤差量大於 Cn019 切換條件時，則切換成只有 P 控制。					
Cn020	兩段增益模式的切換延遲時間	0	x02 msec	0 10000	Pi Pe S	5-3-11
	使用兩段增益模式時，可設定從第二段增益切換到第一段增益的延遲時間。					
Cn021	兩段增益模式的切換條件(轉矩命令)	200	%	0 399	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.1=0，當轉矩命令小於 Cn021 切換條件時，使用第一段增益控制；當轉矩命令大於 Cn021 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若轉矩命令再次小於 Cn021 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					
Cn022	兩段增益模式的切換條件(速度命令)	0	rpm	0 4500	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.1=1，當速度命令小於 Cn022 切換條件時，使用第一段增益控制；當速度命令大於 Cn022 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若速度命令再次小於 Cn022 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					
Cn023	兩段增益模式的切換條件(加速度命令)	0	rps/s	0 18750	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.1=2，當加速度命令小於 Cn023 切換條件時，使用第一段增益控制；當加速度命令大於 Cn023 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若加速度命令再次小於 Cn023 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					
Cn024	兩段增益模式的切換條件(位置誤差量)	0	pulse	0 50000	Pi Pe S	5-3-11
	先設定 Cn015.1=3，當位置誤差量小於 Cn024 切換條件時，使用第一段增益控制；當位置誤差量大於 Cn024 切換條件時，則切換成到第二段增益控制，若位置誤差量再次小於 Cn024 切換條件時，會依據 Cn020 切換延遲時間切換到第一段增益控制。					
Cn025	負載慣量比	40	x0.1	0 1000	Pi Pe S	5-5
	負載慣量比 = $\frac{\text{轉換到馬達軸的負載慣量}(J_L)}{\text{伺服馬達轉子慣量}(J_M)} \times 100\%$					

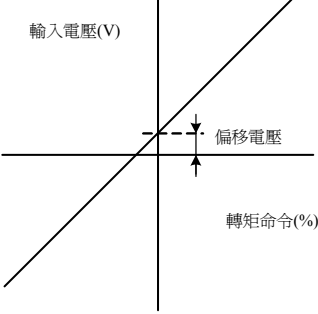
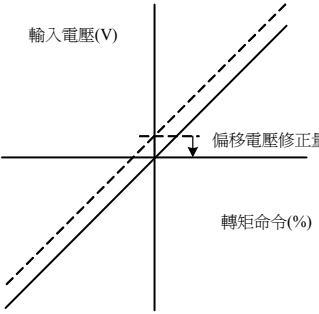
參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節	
Cn026	剛性設定			4	X	1 A	Pi Pe S	5-5-1	
	使用自動增益調整機能時，應先依照應用場合所需增益設定剛性等級，各種應用場合所對應的剛性設定範圍如下表所示。								
	設定	說明							
		位置迴路增益 Pn310 [1/s]	速度迴路增益 Sn211 [Hz]						速度迴路積分時間常數 Sn212 [x0.2msec]
	1	15	15						300
	2	20	20						225
	3	30	30						150
	4	40	40						100
	5	60	60						75
	6	85	85						50
	7	120	120						40
	8	160	160						30
	9	200	200						25
A	250	250	20						
Cn027	類比監視輸出 1 偏移調整			4	x40 mV	-250 250	ALL	5-6-9	
	當類比監視輸出 1 電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。 偏移調整前 類比監視輸出電壓(V)								

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Cn031	風扇運轉設定(只適用於具有風扇機種)		0	X	0 3	ALL	5-6-8
	設定	說明					
	0	感溫自動運轉					
	1	伺服啟動時運轉					
	2	持續運轉					
	3	停止運轉					
Cn032	速度回授平滑濾波器		500	Hz	1 1000	Pe Pi S	5-3-12
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。						
Cn033	速度前饋平滑濾波器		40	Hz	1 100	Pe Pi	5-4-6
	將速度前饋命令平滑處理。						
Cn034	轉矩命令平滑濾波器		0	Hz	0 1000	ALL	5-2-7
	當系統產生尖銳振動噪音，可以調整此參數來抑制振動噪音，加入此濾波器同時會延遲伺服系統響應速度。						
Cn035	面板狀態顯示內容選擇		0	X	0 19	ALL	3-1 3-2-1
	此參數可設定送電後之面板狀態顯示內容，如下表所示：						
	設定	說明					
	0	顯示位元資料及狀態代碼，請參閱 3-1					
	1 19	顯示 Un-01 ~ Un-19 狀態顯示參數內容，請參閱 3-2-1 例：設定 Cn035=1 時，送電后面板即顯示實際馬達速度(Un-01 內容)。					
Cn036	局號設定		1	X	0 254	ALL	7
	使用 Modbus 通訊介面時，每一組驅動器需預先於此參數設定不同的局號；若重複設定局號，將導致無法正常通訊。						
Cn037.0 	Modbus RS-485 通訊傳輸率		1	bps	0 5	ALL	7
	設定	說明					
	0	4800					
	1	9600					
	2	19200					
	3	38400					
	4	57600					
	5	115200					
Cn037.1 	PC Software RS-232 通訊傳輸率		1	bps	0 3	ALL	
	設定	說明					
	0	4800					
	1	9600					
	2	19200					
	3	38400					

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Cn038	通訊協定		0	X	0 8	ALL	7
	設定	說明					
	0	7 , N , 2 (Modbus , ASCII)					
	1	7 , E , 1 (Modbus , ASCII)					
	2	7 , O , 1 (Modbus , ASCII)					
	3	8 , N , 2 (Modbus , ASCII)					
	4	8 , E , 1 (Modbus , ASCII)					
	5	8 , O , 1 (Modbus , ASCII)					
	6	8 , N , 2 (Modbus , RTU)					
	7	8 , E , 1 (Modbus , RTU)					
	8	8 , O , 1 (Modbus , RTU)					
Cn039	通訊逾時設定		0	sec	0 20	ALL	7
	若設定值大於 0 時，立即開啓通訊逾時功能，必須在設定的時間內進行通訊，否則將會出現通訊錯誤； 若設定值為 0 時，則表示關閉此功能。						
Cn040	通訊回覆延遲時間		0	0.5 msec	0 255	ALL	7
	延遲驅動器回覆上位控制單元之通訊時間。						

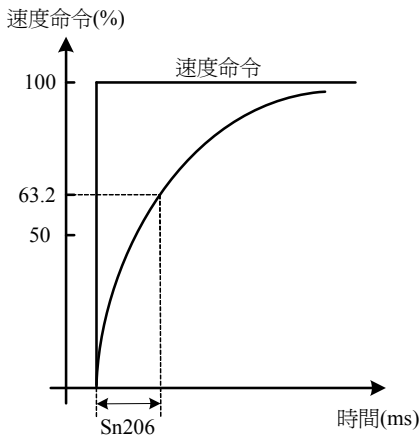
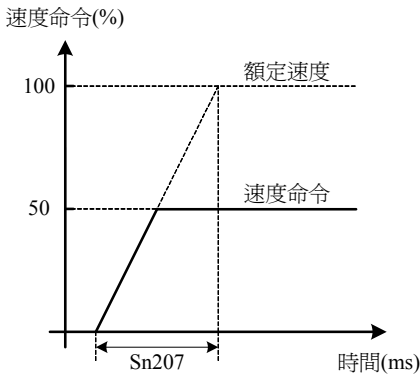
轉矩控制參數

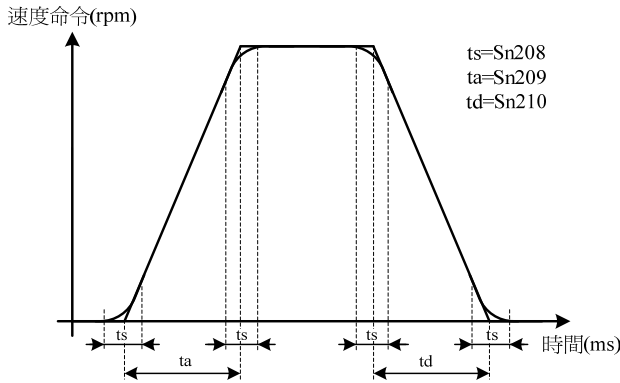
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Tn101	轉矩命令加減速方式		0	X	0 1	T	5-2-3
	設定	說明					
	0	不使用轉矩命令直線加減速機能					
	1	使用轉矩命令直線加減速機能					
★Tn102	轉矩命令直線加減速常數		1	msec	1 50000	T	5-2-3
	轉矩命令直線加減速常數的定義為轉矩命令由零直線上升到額定轉矩的時間。 						
Tn103	類比轉矩命令比例器		300	% /10V	0 300	T	5-2-1
	用來調整電壓命令相對於轉矩命令的斜率。 						

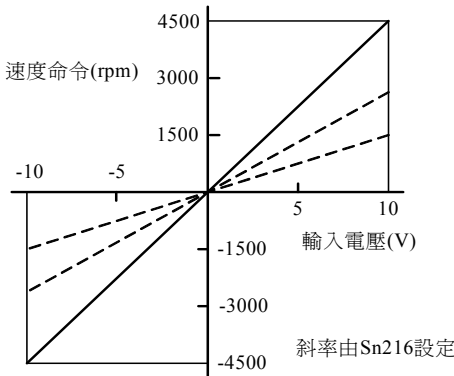
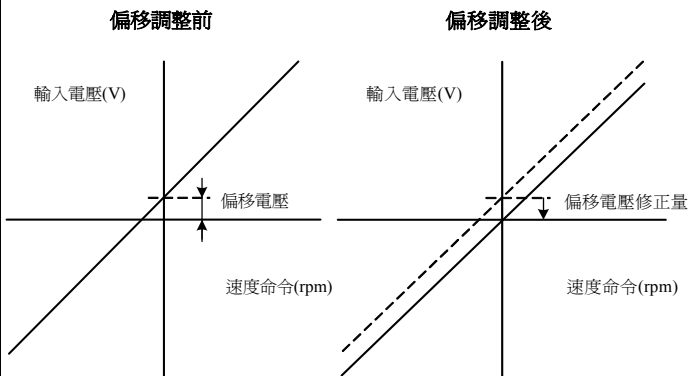
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Tn104	類比轉矩命令偏移調整	0	mV	-10000 10000	T	5-2-2
	當類比轉矩命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。 偏移調整前  偏移調整後 					
Tn105	內部速度限制 1	100	rpm	0 3000	T	5-2-6
	在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 1 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合： <table><tr><td>輸入接點 SPD2</td><td>輸入接點 SPD1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td></tr></table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
0	1					
Tn106	內部速度限制 2	200	rpm	0 3000	T	5-2-6
	在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 2 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合： <table><tr><td>輸入接點 SPD2</td><td>輸入接點 SPD1</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td></tr></table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
1	0					
Tn107	內部速度限制 3	300	rpm	0 3000	T	5-2-6
	在轉矩控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度限制，使用內部速度限制 3 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合： <table><tr><td>輸入接點 SPD2</td><td>輸入接點 SPD1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td></tr></table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
1	1					
Tn108	轉矩到達判定值	0	%	0 300	ALL	5-2-7
	當正向或是反向轉矩超過所設定之準位時，輸出接點 INT 動作。					

速度控制參數

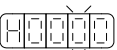
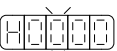
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Sn201	內部速度命令 1		100	rpm	-3000 3000	S	5-3-1
	在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 1 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合：						
	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
	0	1					
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							
Sn202	內部速度命令 2		200	rpm	-3000 3000	S	5-3-1
	在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 2 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合：						
	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
	1	0					
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							
Sn203	內部速度命令 3		300	rpm	-3000 3000	S	5-3-1
	在速度控制時，可利用輸入接點 SPD1、SPD2 切換三組內部速度命令，使用內部速度命令 3 時，輸入接點 SPD1、SPD2 狀態如下組合：						
	輸入接點 SPD2	輸入接點 SPD1					
	1	1					
註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							
Sn204	零速度判定成立的動作		0	X	0 1	S	5-3-12
	設定	說明					
	0	不作任何動作					
	1	將速度命令視為零速					
Sn205	速度命令加減速方式		0	X	0 3	S	5-3-6
	設定	說明					
	0	不使用速度命令加減速機能					
	1	使用速度命令一次平滑加減速機能					
	2	使用速度命令直線加減速機能					
	3	使用 S 型速度命令加減速機能					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Sn206	速度命令一次平滑加減速時間常數	1	msec	1 10000	S	5-3-6
	設定 Sn205=1 開啓速度命令一次平滑加減速機能。 速度命令一次平滑加減速時間常數的定義爲速度由零速一次延遲上升到 63.2%速度命令的時間。 					
Sn207	速度命令直線加減速常數	1	msec	1 50000	S	5-3-6
	設定 Sn205=2 開啓速度命令直線加減速機能。 速度命令直線加減速常數的定義爲速度由零直線上升到額定速度的時間。 					

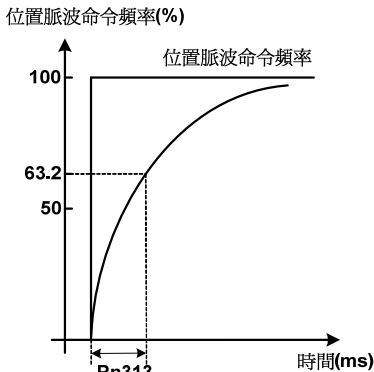
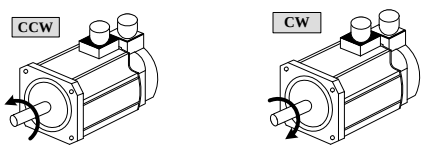
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Sn208	S 型速度命令加減速時間設定	1	msec	1 1000	S	5-3-6
	設定 Sn205=3 開啓 S 型速度命令加減速機能。 在加減速時，因啓動停止時的加減速變化太劇烈，導致機台震盪下，在速度命令加入 S 型加減速，可達到運轉平順的功用。  速度命令(rpm) 時間(ms) ts=Sn208 ta=Sn209 td=Sn210 注意！設定規則：$\frac{t_a}{2} > t_s$，$\frac{t_d}{2} > t_s$。					
Sn209	S 型速度命令加速時間設定	200	msec	0 5000	S	5-3-6
	請參考 Sn208 說明					
Sn210	S 型速度命令減速時間設定	200	msec	0 5000	S	5-3-6
	請參考 Sn208 說明					
Sn211	速度迴路增益 1	40	Hz	10 450	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025(負載慣量比)設定正確，則速度迴路頻寬就等於速度迴路增益。					
Sn212	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Sn213	速度迴路增益 2	40	Hz	10 450	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	設定方式請參考 Sn211 說明					
Sn214	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 msec	1 500	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	設定方式請參考 Sn212 說明					
Sn215	零速度判定值	50	rpm	0 4500	S	5-3-12
	當速度低於 Sn215(零速度判定值)所設定的速度時，輸出接點 ZS 動作。					
Sn216	類比速度命令比例器	額定轉速	rpm /10V	100 4500	S	5-3-2
	用來調整電壓命令相對於速度命令的斜率。 					
Sn217	類比速度命令偏移調整	0	mV	-10000 10000	S	5-3-3
	當類比速度命令電壓有偏移現象產生時，用來修正偏移量。 					
Sn218	類比速度命令限制	額定轉速 x 1.02	rpm	100 4500	S	5-3-4
	使用者可以設定 Sn218 來限制類比輸入最高速度。					

位置控制參數

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Pn301.0 	位置脈波命令型式選擇		0	X	0 3	Pe	5-4-1
	設定	說明					
	0	脈波(Pulse)+符號(Sign)					
	1	正轉(CCW)/反轉(CW)脈波					
	2	AB 相脈波 x2					
	3	AB 相脈波 x4					
★Pn301.1 	位置脈波命令邏輯選擇		0	X	0 1		
	設定	說明					
	0	正邏輯					
	1	負邏輯					
★Pn301.2 	驅動禁止命令接收選擇		0	X	0 1	Pi Pe	5-4-1
	設定	說明					
	0	驅動禁止發生後，繼續紀錄位置命令輸入量。					
	1	驅動禁止發生後，忽略位置命令輸入量。					
Pn302	電子齒輪比分子 1		1	X	1 50000	Pi Pe	5-4-3
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 1 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合：						
	<table><tr><th>輸入接點 GN2</th><th>輸入接點 GN1</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td></tr></table>	輸入接點 GN2					
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1						
0	0						
註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							
Pn303	電子齒輪比分子 2		1	X	1 50000	Pi Pe	5-4-3
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 2 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合：						
	<table><tr><th>輸入接點 GN2</th><th>輸入接點 GN1</th></tr><tr><td>0</td><td>1</td></tr></table>	輸入接點 GN2					
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1						
0	1						
註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							
Pn304	電子齒輪比分子 3		1	X	1 50000	Pi Pe	5-4-3
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 3 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合：						
	<table><tr><th>輸入接點 GN2</th><th>輸入接點 GN1</th></tr><tr><td>1</td><td>0</td></tr></table>	輸入接點 GN2					
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1						
1	0						
註) 輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。							

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn305	電子齒輪比分子 4	1	X	1 50000	Pi Pe	5-4-3
	可利用輸入接點 GN1 、 GN2 切換四組電子齒輪比分子，使用電子齒輪比分子 4 時，輸入接點 GN1 、 GN2 狀態如下組合：					
	<table><tr><th>輸入接點 GN2</th><th>輸入接點 GN1</th></tr><tr><td>1</td><td>1</td></tr></table> 註)輸入接點狀態 1 代表開關動作，反之 0 代表開關不動作，至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。					
輸入接點 GN2	輸入接點 GN1					
1	1					
★Pn306	電子齒輪比分母	1	X	1 50000	Pi Pe	5-4-3
	設定 Pn306 (電子齒輪比分母)再配合輸入接點 GN1 、 GN2 所選擇的電子齒輪比分子，所得到的電子齒輪比必須符合下列條件，否則本裝置無法正常運作。 $\frac{1}{200} \leq \text{電子齒輪比} \leq 200$					
Pn307	定位完成判定值	10	pulse	0 50000	Pi Pe	5-4-9
	當位置誤差量低於 Pn307 (定位完成判定值)所設定的脈波數時，輸出接點 INP 動作。					
Pn308	正最大位置誤差判定值	50000	pulse	0 50000	Pi Pe	5-4-9
	當位置誤差量大於 Pn308 (正最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)。					
Pn309	負最大位置誤差判定值	50000	pulse	0 50000	Pi Pe	5-4-9
	當位置誤差量大於 Pn309 (負最大位置誤差判定值)所設定的脈波數時，本裝置產生 AL-11 (位置誤差量過大警報)					
Pn310	位置迴路增益 1	40	1/s	1 450	Pi Pe	5-4-6 5-5
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$					
Pn311	位置迴路增益 2	40	1/s	1 450	Pi Pe	5-4-6 5-5
	設定方式請參考 Pn310 說明					
Pn312	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe	5-4-6 5-5
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP (定位完成信號)反覆開啓與關閉。					

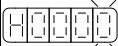
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Pn313	位置命令一次平滑加減速時間常數	0	msec	0 10000	Pi Pe	5-4-4
	會使原本固定頻率的位置脈波命令平滑化。 位置命令一次平滑加減速時間常數的定義為位置脈波命令頻率由零開始一次延遲上升到 63.2%位置脈波命令頻率的時間。 					
★Pn314	位置命令方向定義(從馬達負載端看)	1	X	0 1	Pi Pe	5-4-5
						
	設定					
	說明					
Pn315	脈波誤差量清除模式	0	X	0 2	Pe	5-4-7
	設定				Pi	
	說明				Pe	
	說明				Pi	
★Pn316.0 	內部位置命令模式	0	X	0 1	Pi	5-4-2
	設定					
	說明					
★Pn316.1 	內部位置命令暫停(PHOLD)程序選擇	0	X	0 1	Pi	5-4-2
	設定					
	說明					

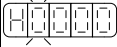
參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn317	內部位置命令 1-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	設定內部位置命令 1 的旋轉圈數。 利用輸入接點 POS1~POS4 選擇使用第 1 段位置命令，請參閱 5-4-2。					
Pn318	內部位置命令 1-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	設定內部位置命令 1 的旋轉脈波數 內部位置命令 1 = Pn317(圈數) × 編碼器一轉脈波數 × 4 + Pn318(脈波數)					
Pn319	內部位置命令 1-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	設定內部位置命令 1 的移動速度					
Pn320	內部位置命令 2-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn321	內部位置命令 2-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn322	內部位置命令 2-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn323	內部位置命令 3-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn324	內部位置命令 3-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn325	內部位置命令 3-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn326	內部位置命令 4-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn327	內部位置命令 4-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn328	內部位置命令 4-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn329	內部位置命令 5-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn330	內部位置命令 5-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn331	內部位置命令 5-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn332	內部位置命令 6-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn333	內部位置命令 6-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn334	內部位置命令 6-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn335	內部位置命令 7-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn336	內部位置命令 7-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn337	內部位置命令 7-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn338	內部位置命令 8-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn339	內部位置命令 8-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn340	內部位置命令 8-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn341	內部位置命令 9-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn342	內部位置命令 9-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn343	內部位置命令 9-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn344	內部位置命令 10-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn345	內部位置命令 10-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn346	內部位置命令 10-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn347	內部位置命令 11-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn348	內部位置命令 11-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn349	內部位置命令 11-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn350	內部位置命令 12-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn351	內部位置命令 12-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn352	內部位置命令 12-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn353	內部位置命令 13-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn354	內部位置命令 13-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn355	內部位置命令 13-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn356	內部位置命令 14-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn357	內部位置命令 14-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn358	內部位置命令 14-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn359	內部位置命令 15-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn360	內部位置命令 15-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn361	內部位置命令 15-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					
Pn362	內部位置命令 16-圈數	0	rev	-30000 30000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn317 說明					
Pn363	內部位置命令 16-脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi	5-4-2
	請參考 Pn318 說明					
Pn364	內部位置命令 16-移動速度	0	rpm	0 3000	Pi	5-4-2
	請參考 Pn319 說明					

參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn365.0 	原點復歸啟動後，原點尋找方向及選擇原點參考點設定		0	X	0 5	Pi Pe	5-4-8
	設定	說明					
	0	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CCWL 或 CWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CCWL 或 CWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn365.1 不能設定為 1 或 2。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。					
	1	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 CWL 或 CCWL 作為原點參考點。當原點復歸定位完成後，輸入接點 CWL 或 CCWL 再次變成極限功能。使用此功能時， Pn365.1 不能設定為 1 或 2。 注意！Cn002.1(接點輔助機能—輸入接點 CCWL 和 CWL 機能選擇)必須設為 0。					
	2	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn365.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。					
	3	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，並以輸入接點 ORG (外部檢測器輸入點)作為原點參考點，若 Pn365.1=2 ，則不需原點參考點直接尋找最近輸入接點 ORG 的上緣作為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。					
	4	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 正轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn365.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止)。					
	5	原點復歸啟動後，馬達以第一段速度 反轉 方向尋找原點，不需原點參考點直接尋找最近 Z 相脈波原點，使用此功能時必須設定 Pn365.1=2 (尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止)。					

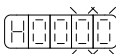
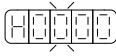
參數代號	名稱與機能		預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn365.1 	找到原點參考點後，尋找機械原點之移動方式設定		0	X	0 2	Pi Pe	5-4-8
	設定	說明					
	0	找到參考原點後，馬達以第二段速 <u>折返</u> 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。					
	1	找到參考原點後，馬達以第二段速 <u>繼續向前</u> 尋找最近的 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。					
2	當 Pn365.0=2 或 3 時，尋找到輸入接點 ORG 的上緣做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止；當 Pn365.0=4 或 5 時，尋找到 Z 相脈波做為機械原點後依 Pn365.3 設定方式停止。						
Pn365.2 	原點復歸啟動模式設定		0	X	0 2		
	設定	說明					
	0	關閉原點復歸機能。					
	1	電源開啓後，只有第一次啓動伺服(Servo ON)會自動執行原點復歸機能。當伺服系統運轉中不須重覆執行原點復歸機能時，可以使用此模式省略一個用來執行原點復歸機能的輸入接點。					
2	由輸入接點 SHOME 觸發原點復歸機能，在位置模式下可隨時觸發輸入接點 SHOME 來執行原點復歸機能。						
Pn365.3 	找到機械原點後之停止模式設定		0	X	0 1		
	設定	說明					
	0	找到機械原點信號後， <u>紀錄</u> 此位置為機械原點 (Un-14 編碼器迴授圈數、 Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止，馬達停止後以第二段速 <u>折返</u> 移動到機械原點位置。					
	1	找到機械原點信號後， <u>紀錄</u> 此位置為機械原點 (Un-14 編碼器迴授圈數、 Un-15 編碼器迴授脈波數皆為零)，馬達減速停止。					

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Pn366	原點復歸第一段高速	100	rpm	0 2000	Pi Pe	5-4-8
	設定原點復歸第一段移動速度					
Pn367	原點復歸第二段低速	50	rpm	0 500	Pi Pe	5-4-8
	設定原點復歸第二段移動速度					
Pn368	原點復歸偏移圈數	0	rev	-30000 30000	Pi Pe	5-4-8
	當馬達依照 Pn365(原點復歸模式)找到機械原點後，會再依照 Pn368(原點復歸偏移圈數)和 Pn369(原點復歸偏移脈波數)定位作為新的機械原點。					
Pn369	原點復歸偏移脈波數	0	pulse	-32767 32767	Pi Pe	5-4-8
	原點復歸偏移位置=Pn368(圈數)× 編碼器一轉脈波數 x4+Pn369(脈波數)					

快捷參數

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
◆qn401	速度迴路增益 1	40	Hz	10 450	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	速度迴路增益直接決定速度控制迴路的響應頻寬，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增大速度迴路增益值，則速度響應會加快。如果 Cn025 (負載慣量比)設定正確，則 速度迴路頻寬 就等於速度迴路增益。					
◆qn402	速度迴路積分時間常數 1	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	速度控制迴路加入積分元件，可有效的消除速度穩態誤差，快速反應細微的速度變化。一般而言，在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，減小速度迴路積分時間常數，以增加系統剛性。請利用以下公式得到速度迴路積分時間常數： $\text{速度迴路積分時間常數} \geq 5 \times \frac{1}{2\pi \times \text{速度迴路增益}}$					
◆qn403	速度迴路增益 2	40	Hz	10 450	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	設定方式請參考 qn401 說明					
◆qn404	速度迴路積分時間常數 2	100	x0.2 ms	1 500	Pi Pe S	5-3-8 5-5
	設定方式請參考 qn402 說明					
◆qn405	位置迴路增益 1	40	1/s	1 450	Pi Pe	5-4-6 5-5
	在機械系統不產生振動或是噪音的前提下，增加位置迴路增益值，以加快反應速度，縮短定位時間。一般而言，位置迴路頻寬不可高於速度迴路頻寬，建議公式如下： $\text{位置迴路增益} \leq 2\pi \times \frac{\text{速度迴路增益}}{5}$					
◆qn406	位置迴路增益 2	40	1/s	1 450	Pi Pe	5-4-6 5-5
	設定方式請參考 qn405 說明					
◆qn407	位置迴路前饋增益	0	%	0 100	Pi Pe	5-4-6 5-5
	可以減少位置控制的追隨誤差，加快反應速度，如果前饋增益過大，有可能會造成速度過衝以及輸出接點 INP (定位完成信號)反覆開啓與關閉。					

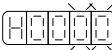
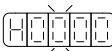
多機能接點規劃參數

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Hn501.0 ★Hn501.1 	DI-1 接腳機能			01	X	01 1C (十六進制)	ALL	5-6-1
	設定	說明						
		代號	接點動作機能					
	01	SON	伺服啟動					
	02	ALRS	異常警報清除					
	03	PCNT	PI/P 切換					
	04	CCWL	CCW 方向驅動禁止					
	05	CWL	CW 方向驅動禁止					
	06	TLMT	外部轉矩限制					
	07	CLR	脈波誤差量清除					
	08	LOK	伺服鎖定					
	09	EMC	緊急停止					
	0A	SPD1	內部速度命令選擇 1					
	0B	SPD2	內部速度命令選擇 2					
	0C	MDC	控制模式切換					
	0D	INH	位置命令禁止					
	0E	SPDINV	速度命令反向					
	0F	G-SEL	增益切換					
	10	GN1	電子齒輪比分子選擇 1					
	11	GN2	電子齒輪比分子選擇 2					
	12	PTRG	內部位置命令觸發					
	13	PHOLD	內部位置命令暫停					
	14	SHOME	開始回到原點					
	15	ORG	外部參考原點					
	16	POS1	內部位置命令選擇 1					
	17	POS2	內部位置命令選擇 2					
	18	POS3	內部位置命令選擇 3					
	19	POS4	內部位置命令選擇 4					
	1A	TRQINV	轉矩命令反向					
	1B	RS1	轉矩命令正向選擇					
	1C	RS2	轉矩命令反向選擇					
★Hn501.2 	DI-1 接腳機能動作電位			0	X	0 1		
	設定	說明						
	0	當接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)時，機能動作。						
	1	當接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)時，機能動作。						

注意！DI-1~DI-13 接腳機能可以重覆，但是重複機能的接腳動作電位必須相同，否則會產生 AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Hn502	DI-2 接腳機能規劃	002	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn503	DI-3 接腳機能規劃	003	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn504	DI-4 接腳機能規劃	104	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn505	DI-5 接腳機能規劃	105	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn506	DI-6 接腳機能規劃	006	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn507	DI-7 接腳機能規劃	007	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn508	DI-8 接腳機能規劃	008	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn509	DI-9 接腳機能規劃	009	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn510	DI-10 接腳機能規劃	00A	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn511	DI-11 接腳機能規劃	00B	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn512	DI-12 接腳機能規劃	00C	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					
★Hn513	DI-13 接腳機能規劃	00E	X	001 11C	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn501 說明					

注意！DI-1~DI-13 接腳機能可以重覆，但是重複機能的接腳動作電位必須相同，否則會產生 AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能			預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
★Hn514.0 ★Hn514.1 	DO-1 接腳機能			01	X	01 08	ALL	5-6-1
	設定	說明						
		代號	接點動作機能					
	01	RDY	伺服準備完成					
	02	ALM	伺服異常					
	03	ZS	零速度信號					
	04	BI	機械剎車信號					
	05	INS	速度到達信號					
	06	INP	定位完成信號					
	07	HOME	原點復歸完成信號					
08	INT	轉矩到達信號						
★Hn514.2 	DO-1 接腳機能動作電位			0	X	0 1		
	設定	說明						
	0	當機能動作時，接腳為低電位(與 IG24 接腳短路)。						
	1	當機能動作時，接腳為高電位(與 IG24 接腳開路)。						
★Hn515	DO-2 接腳機能規劃			002	X	001 108	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn514 說明							
★Hn516	DO-3 接腳機能規劃			003	X	001 108	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn514 說明							
★Hn517	DO-4 接腳機能規劃			006	X	001 108	ALL	5-6-1
	設定方式請參考 Hn514 說明							

注意！DO-1~DO-4 接腳機能不可以重覆，否則會產生 AL-07(輸入/輸出接點機能規劃異常警報)。

參數代號	名稱與機能	預設值	單位	設定範圍	控制模式	索引章節
Hn518	數位輸入接點控制方式選擇	H0000	X	H0000 H1FFF (十六進制)	ALL	5-6-17
	藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十三點)由外部端子或採通訊控制；位元設定採二進制換算十六進制方式；先將數位輸入接點 DI-1 ~ DI-13 分別對應二進制第 0 ~ 12 位元，再將規劃完成之二進制位元換算為十六進制後設定。 二進制位元表示：0：數位輸入接點由外部端子控制 1：數位輸入接點由通訊控制 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H1FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。 例：欲設定數位輸入接點 DI-1、DI-3、DI-6、DI-10、DI-12 採通訊控制，其餘接點由外部端子控制； 數位輸入接點對應二進制位元為：[0 1010 0010 0101] 其中第 0 位元設為 1 表示 DI-1 為通訊控制，第 1 位元設為 0 表示 DI-2 為外部端子控制，其他位元依此類推； 換算十六進制後，即可設定為：[H 0 A 2 5]					
Hn519	通訊控制數位輸入接點狀態	H0000	X	H0000 H1FFF (十六進制)	ALL	5-6-17
	藉由位元設定方式決定數位輸入接點(共十三點)採通訊控制時之接點狀態；位元設定方式請參考 Hn518 說明。 二進制位元表示：0：數位輸入接點 OFF 1：數位輸入接點 ON 參數設定為 H0000 即表示所有數位輸入接點都由外部端子控制，設為 H1FFF 即表示所有數位輸入接點由通訊控制。 註)使用此機能須配合參數 Hn518 之設定。					

狀態顯示參數

參數代號	顯示內容	單位	說明
Un-01	實際馬達速度	rpm	例如：顯示 120，則表示目前馬達速度為 120 rpm。
Un-02	實際馬達轉矩	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 20，則表示現在馬達轉矩輸出為額定轉矩的 20%。
Un-03	回生負荷率	%	平均回生功率輸出百分比。
Un-04	實效負荷率	%	平均功率輸出百分比。
Un-05	最大負荷率	%	實效負荷率曾出現過的最大值。
Un-06	速度命令	rpm	例如：顯示 120，則表示目前速度命令為 120 rpm。
Un-07	位置誤差量	pulse	位置命令和位置回授的差值。
Un-08	位置回授量	pulse	馬達編碼器的脈波累積量。
Un-09	外部電壓命令	V	例如：顯示 5.25，則表示外部電壓命令為 5.25V。
Un-10	主回路(Vdc Bus)電壓	V	例如：顯示 310，則表示主回路電壓為 310V。
Un-11	外部速度限制命令值	rpm	例如：顯示 2000，則表示目前外部速度限制命令為 2000 rpm。
Un-12	外部 CCW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CCW 方向轉矩限制命令為 100%。
Un-13	外部 CW 方向轉矩限制命令值	%	例如：顯示 100，則表示目前外部 CW 方向轉矩限制命令為 100%。
Un-14	馬達回授-旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉的圈數。
Un-15	馬達回授-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示馬達旋轉一圈內的脈波數。
Un-16	脈波命令-旋轉圈數(絕對值)	rev	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入的圈數。
Un-17	脈波命令-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)	pulse	從電源開啓後，以絕對值顯示脈波命令輸入一圈內的脈波數。
Un-18	轉矩命令	%	以額定轉矩的百分比表示。 例如：顯示 50，則表示現在馬達轉矩命令為額定轉矩的 50%。
Un-19	負載慣量比	x0.1	當 Cn002.2=0 (不使用自動增益調整機能)，顯示目前 Cn025 預設的負載慣量比。 當 Cn002.2=1 (持續使用自動增益調整機能)，顯示目前估測的負載慣量比。

診斷參數

參數 代號	名稱與機能	索引 章節
dn-01	目前控制模式顯示	3-2-2
dn-02	輸出接點信號狀態	
dn-03	輸入接點信號狀態	
dn-04	軟體版本顯示	
dn-05	JOG 模式操作	
dn-06	保留	
dn-07	外部電壓命令偏移量自動調整	
dn-08	顯示系列化機種	

第七章 通訊機能

7-1 通訊機能 (RS-232 & RS-485)

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

7-1-1 通訊接線

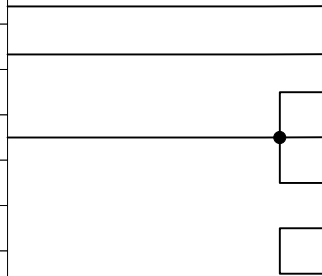
RS-232

驅動器端使用 D-Type 9Pins

接腳編號	接腳名稱	符號
1	未使用	
2	串列資料傳送	TxD
3	串列資料接收	RxD
4	未使用	
5	訊號接地	GND
6	未使用	
7	未使用	
8	未使用	
9	未使用	

PC 端使用 D-Type 9Pins(母)

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



※Pin 4及Pin 6短路

※Pin 7及Pin 8短路

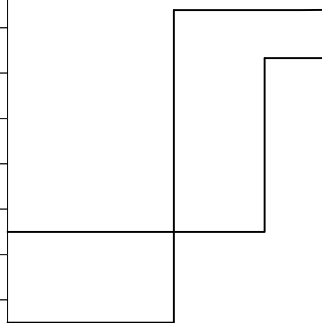
RS-485

驅動器端使用 D-Type 9Pins

接腳編號	接腳名稱	符號
1	未使用	
2	未使用	
3	未使用	
4	未使用	
5	未使用	
6	未使用	
7	串列資料傳輸 +	Data +
8	未使用	
9	串列資料傳輸 -	Data -

PC 端使用 D-Type 9Pins(母)

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



※註：可多台驅動器並聯連接通訊

7-1-2 RS-232 通訊協定及格式

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

※下面說明的數字後面有 H 時，表示該數字為 16 進位。

(1) 從驅動器讀取一個WORD的資料▶命令格式為：R5XxSs

Xx 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

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

例：讀取地址 30H之參數

(將『R530』分別換成ASCII碼)

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

R 5 3 0

故讀取地址 30H資料的命令為：『R530EA』

驅動器回應的格式為： $\%XxYySs$

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

以上例作回應：

假設地址 30H之參數內容為0008H，則

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

% 0 0 0 8

故回應內容為：『%0008ED』

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

(2) 從驅動器讀取二個連續WORD的資料▶命令格式為：L5NnSs

Nn 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

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

例：讀取地址 60H之參數

(將『L560』分別換成ASCII碼)

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

L 5 6 0

故讀取地址 60H資料的命令為：『L560E7』

驅動器回應的格式為：%XxYyAaBbSs

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

其中XxYy為編號Nn+1的內容，AaBb 為編號Nn的內容

以上例作回應：

假設地址 60H之參數內容為0001 000AH，則

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

% 0 0 0 1 0 0 0 A

故回應內容為：『%0001000AB7』

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

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

Xx 為欲寫入參數之地址(以BYTE為單位，16進位表示)

YyZz 為欲寫入參數資料(以WORD為單位，16進位表示)

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

例：寫入地址 30H之參數值為0008H

(將『W5300008』分別換成ASCII碼)

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

W 5 3 0 0 0 0 8

故寫入地址 30H參數值為0008H資料的命令為：『**W5300008B7**』

驅動器回應的格式為：『%』(ASCII碼為25H)

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

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

Nn 為欲讀取參數之地址(以BYTE為單位，以16進位表示)

XxYy 為編號Nn+1位址裡的內容(以WORD為單位，以16進位表示)

AaBb 為編號Nn位址裡的內容(以WORD為單位，以16進位表示)

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

例：寫入地址 60H之參數值為0002 000BH

(將『M5600002000B』分別換成ASCII碼)

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

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

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

驅動器回應的格式為：『%』(ASCII碼為25H)

若驅動器接收的命令格式錯誤，則驅動器回應『!』(ASCII碼為21H)

7-1-3 RS-485 通訊協定及格式

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

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

編碼意義

ASCII 模式

每個 8-bit 資料皆由兩個 ASCII 位元所組成。

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

HEX 數字 0~9 及 A~F 的 ASCII 碼，如下表所示：

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

RTU 模式

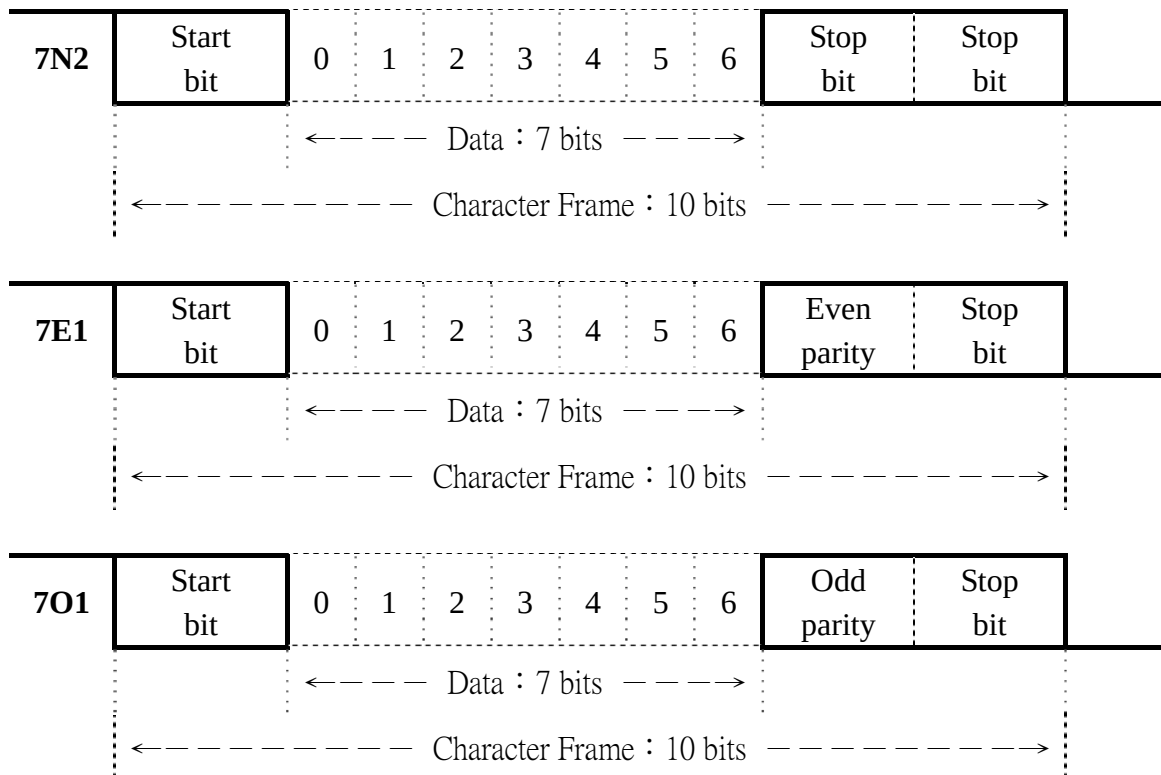
每個 8-bit 資料皆由兩個 4-bit 的十六進制位元所組成。

例如：一個 1-byte 資料 26H。

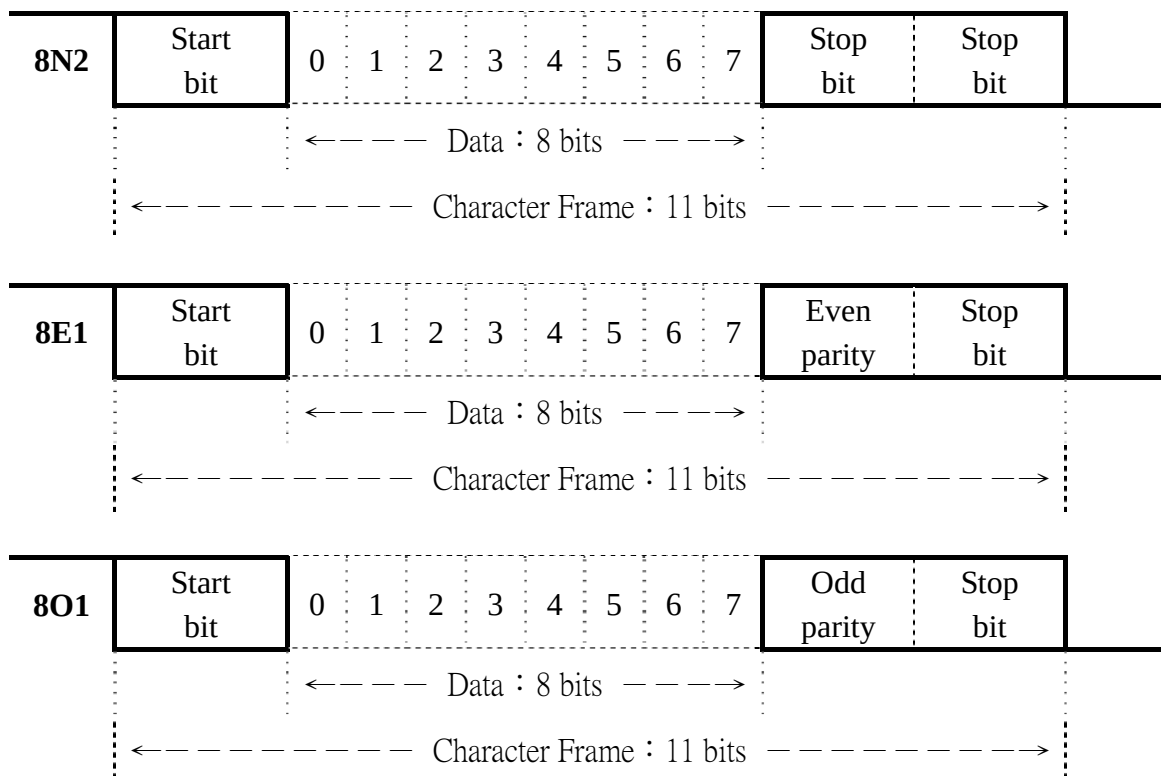
位元結構

ASCII 模式

10 bit 位元框（用於 7-bit 位元資料）



11 bit 位元框（用於 8-bit 位元資料）



通訊資料結構

ASCII 模式

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

RTU 模式

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

常用命令指令碼

03H：讀暫存器

連續讀取 N 個字 (word)，N 最大為 29 (1DH)。

例如：從局號 01H 驅動器的起始位址 0200 連續讀取 2 個字。

ASCII 模式

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

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo			回應訊息 Servo → PC (OK)			Servo → PC (ERROR)		
ADR		01H	ADR		01H	ADR		01H
CMD		03H	CMD		03H	CMD		83H
起始資料位址	(高位)	02H	資料 (位元數)		04H	異常碼		02H
	(低位)	00H	0200H 的內容	(高位)	00H	CRC 低位		C0H
資料長度 (以 word 計算)		00H		(低位)	BAH	CRC 高位		F1H
		02H	0201H 的內容	(高位)	1FH			
CRC 低位		04H		(低位)	40H			
CRC 高位		07H	CRC 低位		A3H			
			CRC 高位		D4H			

06H：寫單個暫存器

寫一個字到暫存器。

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

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo

STX		‘：’
ADR	(高位)	‘0’
	(低位)	‘1’
CMD	(高位)	‘0’
	(低位)	‘6’
起始資料位址	(高位)	‘0’
	(高位)	‘2’
	(低位)	‘0’
	(低位)	‘0’
資料內容 (word 格式)		‘0’
		‘0’
		‘6’
		‘4’
LRC	(高位)	‘9’
	(低位)	‘3’
END1 (CR)		(0DH)
END0 (LF)		(0AH)

回應訊息 Servo → PC (OK)

STX		‘：’
ADR	(高位)	‘0’
	(低位)	‘1’
CMD	(高位)	‘0’
	(低位)	‘6’
起始資料位址	(高位)	‘0’
	(高位)	‘2’
	(低位)	‘0’
	(低位)	‘0’
資料內容 (word 格式)		‘0’
		‘0’
		‘6’
		‘4’
LRC	(高位)	‘9’
	(低位)	‘3’
END1 (CR)		(0DH)
END0 (LF)		(0AH)

Servo → PC (ERROR)

STX		‘：’
ADR	(高位)	‘0’
	(低位)	‘1’
CMD	(高位)	‘8’
	(低位)	‘6’
異常碼	(高位)	‘0’
	(低位)	‘3’
LRC	(高位)	‘7’
	(低位)	‘6’
END1 (CR)		(0DH)
END0 (LF)		(0AH)

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo

ADR		01H
CMD		06H
起始資料位址	(高位)	02H
	(低位)	00H
資料內容 (word 格式)		00H
		64H
CRC 低位		89H
CRC 高位		99H

回應訊息 Servo → PC (OK)

ADR		01H
CMD		03H
起始資料位址	(高位)	02H
	(低位)	00H
資料內容 (word 格式)		00H
		64H
CRC 低位		89H
CRC 高位		99H

Servo → PC (ERROR)

ADR		01H
CMD		86H
異常碼		03H
CRC 低位		02H
CRC 高位		61H

08H：診斷功能

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

例如：對局號為 01H 的驅動器使用診斷功能。

ASCII 模式

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

RTU 模式

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

10H：寫多個暫存器

將 N 個字寫到連續暫存器中，N 最大為 27 (1BH)。

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

ASCII 模式

指令訊息 PC → Servo

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

回應訊息 Servo → PC (OK)

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

Servo → PC (ERROR)

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

RTU 模式

指令訊息 PC → Servo

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

回應訊息 Servo → PC (OK)

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

Servo → PC (ERROR)

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

LRC (ASCII 模式) 與 CRC (RTU 模式) 校驗碼

LRC 校驗碼：

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

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

例如：對局號為 01H 的驅動器使用診斷功能。

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

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

將 E5H 取二的補數為 1BH，故可知 LRC 為 ‘1’，‘B’

CRC 校驗碼：

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

CRC 校驗計算方法如下：

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

Example：

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

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

Note

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

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

The function takes two arguments:

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

The function returns the CRC as a type unsigned short.

CRC Generation Function

```

unsigned short CRC16(puchMsg, usDataLen)
unsigned char *puchMsg ;                               /* message to calculate CRC upon*/
unsigned short usDataLen ;                             /* quantity of bytes in message*/
{
    unsigned char uchCRCHi = 0xFF ;                    /* high byte of CRC initialized*/
    unsigned char uchCRCLo = 0xFF ;                    /* low byte of CRC initialized*/
    unsigned uIndex ;                                  /* will index into CRC lookup table*/

    while (usDataLen--)                                /* pass through message buffer
    {
        uIndex = uchCRCHi ^ *puchMsgg++ ;              /* calculate the CRC*/
        uchCRCHi = uchCRCLo ^ auchCRCHi[uIndex] ;
        uchCRCLo = auchCRCLo[uIndex] ;
    }
    return (uchCRCHi << 8 | uchCRCLo) ;
}

```

High-Order Byte Table

```
/* Table of CRC values for high-order byte */
```

```
static unsigned char auchCRCHi[] = {
0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81,
0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0,
0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01,
0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81,
0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0,
0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01,
0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40,
0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81,
0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0,
0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01,
0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41,
0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81,
0x40, 0x00, 0xC1, 0x81, 0x40, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x01, 0xC0, 0x80, 0x41, 0x00, 0xC1, 0x81,
0x40
};
```


Low-Order Byte Table

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

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

異常碼

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

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

7-2 各參數相對應之通訊位址

除狀態顯示參數外，其他參數都能使用通訊方式寫入。

系統參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0001	510H	Cn001	控制模式選擇
0002	51DH	Cn002	接點輔助機能、自動增益調整及 EMC 復歸模式選擇
0003	511H	Cn003	機械制車信號輸出時間
0004	512H	Cn004	馬達旋轉方向定義
0005	513H	Cn005	編碼器信號分周輸出
0006	514H	Cn006	類比監視輸出選擇
0007	515H	Cn007	速度到達判定值
0008	516H	Cn008	制車模式
0009	517H	Cn009	CW/CCW 驅動禁止方式
000A	518H	Cn010	CCW 方向轉矩命令限制值
000B	519H	Cn011	CW 方向轉矩命令限制值
000C	51AH	Cn012	外部回生電阻功率設定
000D	5DEH	Cn013	共振抑制濾波器頻率
000E	5DFH	Cn014	共振抑制濾波器品質因數
000F	58FH	Cn015	PI/P 及兩段增益模式切換判斷種類選擇
0010	5F8H	Cn016	PI/P 模式的切換條件(轉矩命令)
0011	5F9H	Cn017	PI/P 模式的切換條件(速度命令)
0012	5FAH	Cn018	PI/P 模式的切換條件(加速度命令)
0013	5FBH	Cn019	PI/P 模式的切換條件(位置誤差量)
0014	53CH	Cn020	兩段增益模式的切換延遲時間
0015	53DH	Cn021	兩段增益模式的切換條件(轉矩命令)
0016	53EH	Cn022	兩段增益模式的切換條件(速度命令)
0017	53FH	Cn023	兩段增益模式的切換條件(加速度命令)
0018	540H	Cn024	兩段增益模式的切換條件(位置誤差量)
0019	587H	Cn025	負載慣量比
001A	5D0H	Cn026	剛性設定
001B	58BH	Cn027	類比監視輸出 1 偏移調整
001C	58CH	Cn028	類比監視輸出 2 偏移調整
001D	5FDH	Cn029	參數重置
001E	50BH	Cn030	系列化機種設定
001F	50EH	Cn031	風扇運轉設定
0020	546H	Cn032	速度回授平滑濾波器
0021	51EH	Cn033	速度前饋平滑濾波器
0022	5B8H	Cn034	轉矩命令平滑濾波器
0023	541H	Cn035	面板狀態顯示內容選擇

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0024	51BH	Cn036	局號設定
0025	544H	Cn037	Modbus RS-485 及 PC Software RS-232 通訊傳輸率
0026	545H	Cn038	通訊協定
0027	567H	Cn039	通訊逾時設定
0028	579H	Cn040	通訊回覆延遲時間

轉矩控制參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0101	520H	Tn101	轉矩命令加減速方式
0102	523H	Tn102	轉矩命令直線加減速常數
0103	521H	Tn103	類比轉矩命令比例器
0104	522H	Tn104	類比轉矩命令偏移調整
0105	526H	Tn105	內部速度限制 1
0106	527H	Tn106	內部速度限制 2
0107	528H	Tn107	內部速度限制 3
0108	5CDH	Tn108	轉矩到達判定值

速度控制參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0201	536H	Sn201	內部速度命令 1
0202	537H	Sn202	內部速度命令 2
0203	538H	Sn203	內部速度命令 3
0204	529H	Sn204	零速度判定成立的動作
0205	52AH	Sn205	速度命令加減速方式
0206	52BH	Sn206	速度命令一次平滑加減速時間常數
0207	52CH	Sn207	速度命令直線加減速常數
0208	52DH	Sn208	S 型速度命令加減速時間設定
0209	52EH	Sn209	S 型速度命令加速時間設定
020A	52FH	Sn210	S 型速度命令減速時間設定
020B	530H	Sn211	速度回路增益 1
020C	531H	Sn212	速度回路積分時間常數 1
020D	53AH	Sn213	速度回路增益 2
020E	53BH	Sn214	速度回路積分時間常數 2
020F	532H	Sn215	零速度判定值

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0210	533H	Sn216	類比速度命令比例器
0211	534H	Sn217	類比速度命令偏移調整
0212	599H	Sn218	類比速度命令限制

位置控制參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0301	550H	Pn301	位置脈波命令型式、邏輯及驅動禁止命令接收選擇
0302	560H	Pn302	電子齒輪比分子 1
0303	561H	Pn303	電子齒輪比分子 2
0304	562H	Pn304	電子齒輪比分子 3
0305	563H	Pn305	電子齒輪比分子 4
0306	554H	Pn306	電子齒輪比分母
0307	552H,553H	Pn307	定位完成判定值
0308	556H,557H	Pn308	正最大位置誤差判定值
0309	558H,559H	Pn309	負最大位置誤差判定值
030A	55AH	Pn310	位置回路增益 1
030B	551H	Pn311	位置回路增益 2
030C	55BH	Pn312	位置回路前饋增益
030D	55CH	Pn313	位置命令一次平滑加減速時間常數
030E	55DH	Pn314	位置命令方向定義
030F	51FH	Pn315	脈波誤差量清除模式
0310	50DH	Pn316	內部位置命令模式及命令暫停程序選擇
0311	568H	Pn317	內部位置命令 1-圈數
0312	569H	Pn318	內部位置命令 1-脈波數
0313	56AH	Pn319	內部位置命令 1-移動速度
0314	56BH	Pn320	內部位置命令 2-圈數
0315	56CH	Pn321	內部位置命令 2-脈波數
0316	56DH	Pn322	內部位置命令 2-移動速度
0317	56EH	Pn323	內部位置命令 3-圈數
0318	56FH	Pn324	內部位置命令 3-脈波數
0319	575H	Pn325	內部位置命令 3-移動速度
031A	576H	Pn326	內部位置命令 4-圈數
031B	577H	Pn327	內部位置命令 4-脈波數
031C	578H	Pn328	內部位置命令 4-移動速度
031D	59CH	Pn329	內部位置命令 5-圈數
031E	59DH	Pn330	內部位置命令 5-脈波數
031F	59EH	Pn331	內部位置命令 5-移動速度

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0320	59FH	Pn332	內部位置命令 6-圈數
0321	5A0H	Pn333	內部位置命令 6-脈波數
0322	5A1H	Pn334	內部位置命令 6-移動速度
0323	5A2H	Pn335	內部位置命令 7-圈數
0324	5A3H	Pn336	內部位置命令 7-脈波數
0325	5A4H	Pn337	內部位置命令 7-移動速度
0326	5A5H	Pn338	內部位置命令 8-圈數
0327	5A6H	Pn339	內部位置命令 8-脈波數
0328	5A7H	Pn340	內部位置命令 8-移動速度
0329	5A8H	Pn341	內部位置命令 9-圈數
032A	5A9H	Pn342	內部位置命令 9-脈波數
032B	5AAH	Pn343	內部位置命令 9-移動速度
032C	5ABH	Pn344	內部位置命令 10-圈數
032D	5ACH	Pn345	內部位置命令 10-脈波數
032E	5ADH	Pn346	內部位置命令 10-移動速度
032F	5AEH	Pn347	內部位置命令 11-圈數
0330	5AFH	Pn348	內部位置命令 11-脈波數
0331	5B3H	Pn349	內部位置命令 11-移動速度
0332	5E0H	Pn350	內部位置命令 12-圈數
0333	5E1H	Pn351	內部位置命令 12-脈波數
0334	5E3H	Pn352	內部位置命令 12-移動速度
0335	5E4H	Pn353	內部位置命令 13-圈數
0336	5E5H	Pn354	內部位置命令 13-脈波數
0337	5E6H	Pn355	內部位置命令 13-移動速度
0338	5E7H	Pn356	內部位置命令 14-圈數
0339	5E8H	Pn357	內部位置命令 14-脈波數
033A	5E9H	Pn358	內部位置命令 14-移動速度
033B	5EAH	Pn359	內部位置命令 15-圈數
033C	5EBH	Pn360	內部位置命令 15-脈波數
033D	5ECH	Pn361	內部位置命令 15-移動速度
033E	5EDH	Pn362	內部位置命令 16-圈數
033F	5EEH	Pn363	內部位置命令 16-脈波數
0340	5EFH	Pn364	內部位置命令 16-移動速度
0341	54AH	Pn365	原點複歸模式設定
0342	54BH	Pn366	原點複歸第一段高速
0343	54CH	Pn367	原點複歸第二段低速
0344	54DH	Pn368	原點複歸偏移圈數
0345	54EH	Pn369	原點複歸偏移脈波數

快捷參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0401	530H	qn401	速度回路增益 1
0402	531H	qn402	速度回路積分時間常數 1
0403	53AH	qn403	速度回路增益 2
0404	53BH	qn404	速度回路積分時間常數 2
0405	55AH	qn405	位置回路增益 1
0406	551H	qn406	位置回路增益 2
0407	55BH	qn407	位置回路前饋增益

多機能接點規劃參數

Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0501	5C0H	Hn501	DI-1 接腳機能規劃
0502	5C1H	Hn502	DI-2 接腳機能規劃
0503	5C2H	Hn503	DI-3 接腳機能規劃
0504	5C3H	Hn504	DI-4 接腳機能規劃
0505	5C4H	Hn505	DI-5 接腳機能規劃
0506	5C5H	Hn506	DI-6 接腳機能規劃
0507	5C6H	Hn507	DI-7 接腳機能規劃
0508	5C7H	Hn508	DI-8 接腳機能規劃
0509	5C8H	Hn509	DI-9 接腳機能規劃
050A	5C9H	Hn510	DI-10 接腳機能規劃
050B	5CAH	Hn511	DI-11 接腳機能規劃
050C	5CBH	Hn512	DI-12 接腳機能規劃
050D	5CCH	Hn513	DI-13 接腳機能規劃
050E	5F4H	Hn514	DO-1 接腳機能規劃
050F	5F5H	Hn515	DO-2 接腳機能規劃
0510	5F6H	Hn516	DO-3 接腳機能規劃
0511	5F7H	Hn517	DO-4 接腳機能規劃
0512	5CEH	Hn518	數位輸入接點控制方式選擇
0513	5FFH	Hn519	通訊控制數位輸入接點狀態

狀態顯示參數

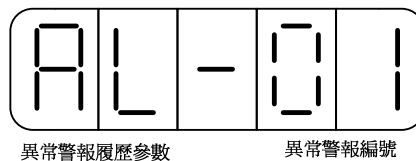
Address		參數代號	參數名稱
RS485	RS232		
0601	6E4H	Un-01	實際馬達速度
0602	9B6H	Un-02	實際馬達轉矩
0603	691H	Un-03	回生負荷率
0604	693H	Un-04	實效負荷率
0605	694H	Un-05	最大負荷率
0606	678H	Un-06	速度命令
0607	65CH	Un-07	位置誤差量
0608	688H	Un-08	位置回授量
0609	632H	Un-09	外部電壓命令
060A	6B7H	Un-10	主回路(Vdc Bus)電壓
060B	695H	Un-11	外部速度限制命令值
060C	6C0H	Un-12	外部 CCW 方向轉矩限制命令值
060D	6C1H	Un-13	外部 CW 方向轉矩限制命令值
060E	8BBH	Un-14	馬達回授-旋轉圈數(絕對值)
060F	8BAH	Un-15	馬達回授-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)
0610	8C5H	Un-16	脈波命令-旋轉圈數(絕對值)
0611	8C4H	Un-17	脈波命令-旋轉一圈內的脈波數(絕對值)
0612	67EH	Un-18	轉矩命令
0613	844H	Un-19	負載慣量比

第八章 異常警報排除

8-1 異常警報說明

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

當異常警報發生時，LED顯示狀態如下所示：



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

本裝置也提供使用者查詢過去發生前九次的異常警報，如下所示：

異常警報履歷參數

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

註)xx代表當時的異常警報編號。

請依照下面步驟操作使用異常警報履歷參數來查詢過去發生前九次的異常警報。

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

8-2 異常排除對策

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

異常警報編號	異常警報說明	排除對策	警報清除方式	異常警報碼輸出			
				CN1-25 BB/A3	CN1-24 ST/A2	CN1-23 PC/A1	CN1-22 LM/A0
05	編碼器 ABZ 相信號異常	1、檢查馬達編碼器接線是否接續到驅動器。 2、檢查編碼器接頭是否短路、冷焊或脫落。 3、檢查編碼器信號端子 CN2-1 和 CN2-2(編碼器電源 5V)是否正確。	電源重置	1	0	1	0
	馬達編碼器故障或連接編碼器的電線不良。						
06	編碼器 UVW 相信號異常	3、檢查編碼器信號端子 CN2-1 和 CN2-2(編碼器電源 5V)是否正確。	電源重置	1	0	0	1
	馬達編碼器故障或連接編碼器的電線不良。						
07	多機能接點規劃異常	1、檢查參數 Hn501~Hn513 輸入接點機能規劃是否符合： DI-1~DI-13 接腳機能可以重覆，但是重複機能的接腳動作電位必須相同。 2、檢查參數 Hn514~Hn517 輸出接點機能規劃是否符合： DO-1~DO-4 接腳機能不可以重覆。	電源重置	1	0	0	0
	輸入輸出接點機能規劃錯誤。						
08	記憶體異常	拆掉所有接頭，當電源ON時仍發生警報，需更換驅動器。	電源重置	0	1	1	1
	參數寫入時發生錯誤。						
09	緊急停止作動	1、解除輸入接點 EMC 動作。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖及控制信號標準接線圖接續外部電源及信號線。	開關重置	0	1	1	0
	當輸入接點 EMC 動作時產生此異常警報。 ※ 至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱 5-6-1 來設定。						
10	馬達過電流	1、檢查馬達端接線(U、V、W)及編碼器接線是否正常。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖接續外部電源。	開關重置	0	1	0	1
	偵測到馬達電流值超過 4 倍馬達額定電流。						
11	位置誤差量過大	1、增加位置迴路增益(Pn310 及 Pn311)的設定值。 2、加位置迴路前饋增益(Pn307)的設定值來加快馬達反應速度。 3、可範圍內將加減速時間延長或減低負載慣量。 4、檢查馬達線(U、V、W)是否接妥。	開關重置	0	1	0	0
	脈波命令與編碼器迴授脈波差距超過 Pn308 或 Pn309 的設定值。						

異常警報編號	異常警報說明	排除對策	警報清除方式	異常警報碼輸出			
				CN1-25 BB/A3	CN1-24 ST/A2	CN1-23 PC/A1	CN1-22 LM/A0
12	馬達過速度	1、減低輸入的指令速度。 2、電子齒輪比設定不當，請確認電子齒輪比相關設定值。 3、適當調整速度迴路增益(Sn211 及 Sn213)，來加快馬達反應速度。	開關重置	0	0	1	1
	偵測到的馬達速度異常過高。						
13	CPU 異常	請先將電源關閉，30分鐘後重新送入電源，如果異常警報依然存在，可能驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖接續外部電源。	電源重置	0	0	1	0
	控制系統無法正常工作						
14	驅動禁止異常	1、解除輸入接點 CCWL 或 CWL 動作。 2、驅動器內部受雜訊干擾造成，請依照第二章的馬達及電源標準接線圖及控制信號標準接線圖接續外部電源及信號線。	開關重置	0	0	0	1
	當輸入接點 CCWL 及 CWL 同時動作時產生此異常警報。 ※ 至於是高電位動作，還是低電位動作，請參閱5-6-1來設定。						
15	驅動器過熱	重複過負載會造成驅動器過熱，請更正運轉方式。	開關重置	0	0	0	0
	偵測到功率晶體溫度超過攝氏 90 度。						

異常警報清除方式說明：

1、開關重置：可以利用以下兩種方式清除異常警報：

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

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

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

第九章 綜合規格

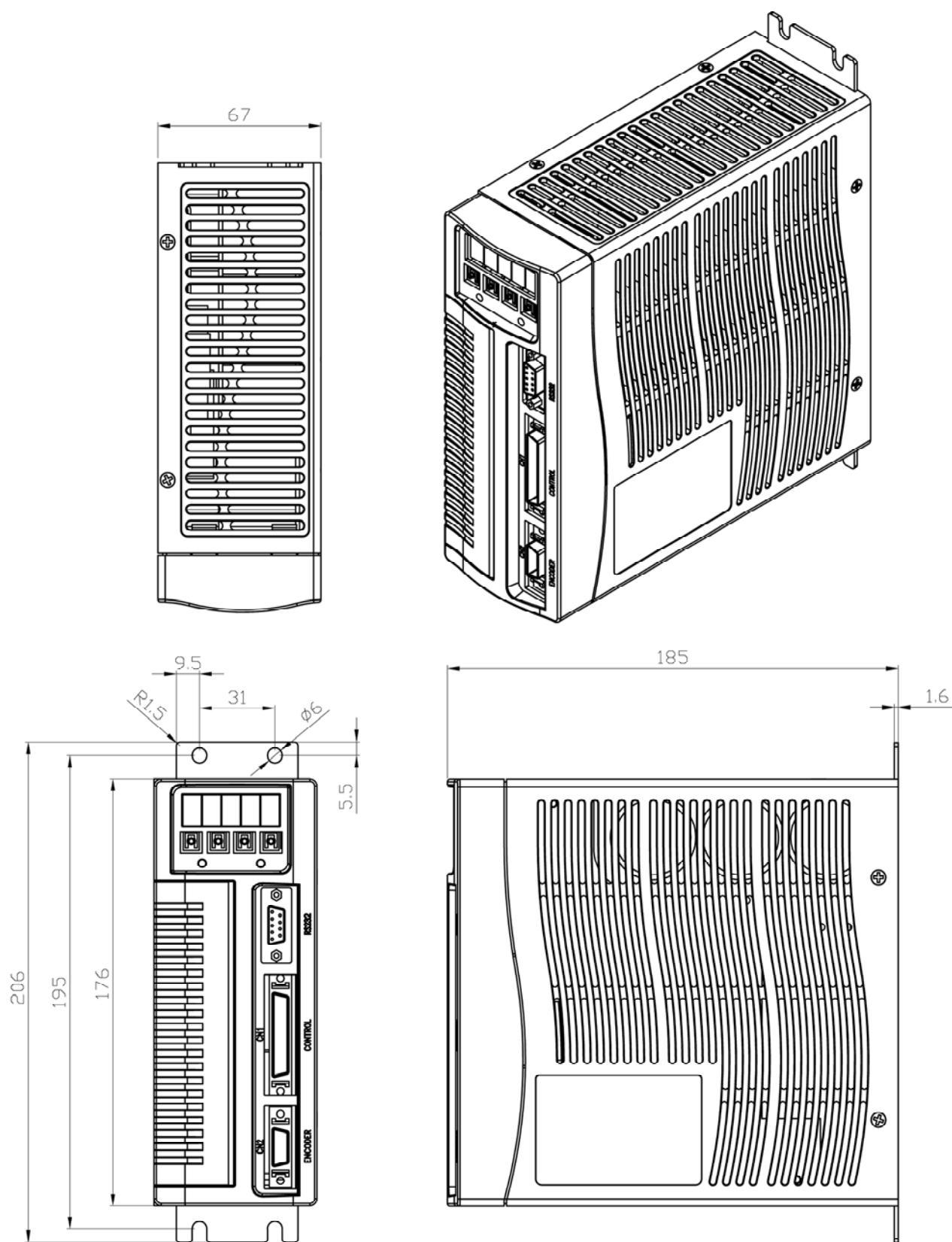
9-1 伺服驅動器詳細規格與尺寸型式

伺服驅動器機型 JSDA-□□□□		15A	20A	30A	50A3	75A3	
所適用的伺服馬達 JSMA-□□□□		SC01(3000RPM)	SC04(3000RPM)	SC08(3000RPM)	MA15(1000RPM)	MB30(2000RPM)	
		SC02(3000RPM)	SC08(3000RPM)	MA10(1000RPM)	MB15(2000RPM)	MC30(3000RPM)	
		SC04(3000RPM)	LC08(3000RPM)	MB10(2000RPM)	MC15(3000RPM)	—	
		LC03(3000RPM)	MA05(1000RPM)	MC10(3000RPM)	MB20(2000RPM)	—	
		—	MH05(1500RPM)	MH10(1500RPM)	MC20(3000RPM)	—	
基本規格	所適用伺服馬達 最大容量[KW]	0.4	0.8	1.0	2.0	3.0	
	連續輸出電流 [A rms]	3.5	4.4	5.16	9.18	14.00	
	最大輸出電流 [A rms]	10.5	13.8	15.50	27.50	42.00	
	主電路 RST 電源規格	電壓	單相或三相 AC 170 ~ 253V			三相 AC 170 ~ 253V	
		頻率	50 / 60Hz ±5%				
	控制電路 rs 電源規格	電壓	單相 AC 170 ~ 253V				
		頻率	50 / 60Hz ±5%				
	冷卻方式		自然冷卻			風扇冷卻	
	控制方式		三相全波整流 IGBT-SVPWM				
	回授 [編碼器解析數]		增量式編碼器：2000ppr / 2500ppr / 8192ppr				
內部功能	顯示及操作	電源指示燈；五位七段顯示器；四個功能操作鍵					
	控制模式	位置(外部脈波命令)、位置(內部位置命令)、速度、轉矩、位置/速度、速度/轉矩、位置/轉矩					
	回生 / 動態煞車	內建煞車晶體及電阻器					
	保護機能	低電壓、過電壓、過負載、過電流、編碼器異常、多機能接點規劃異常、記憶體異常、緊急停止作動、位置誤差量過大、過速度、CPU 異常、驅動禁止作動、驅動器過熱					
	通訊介面	RS-232 / RS-485 (Modbus protocol)					

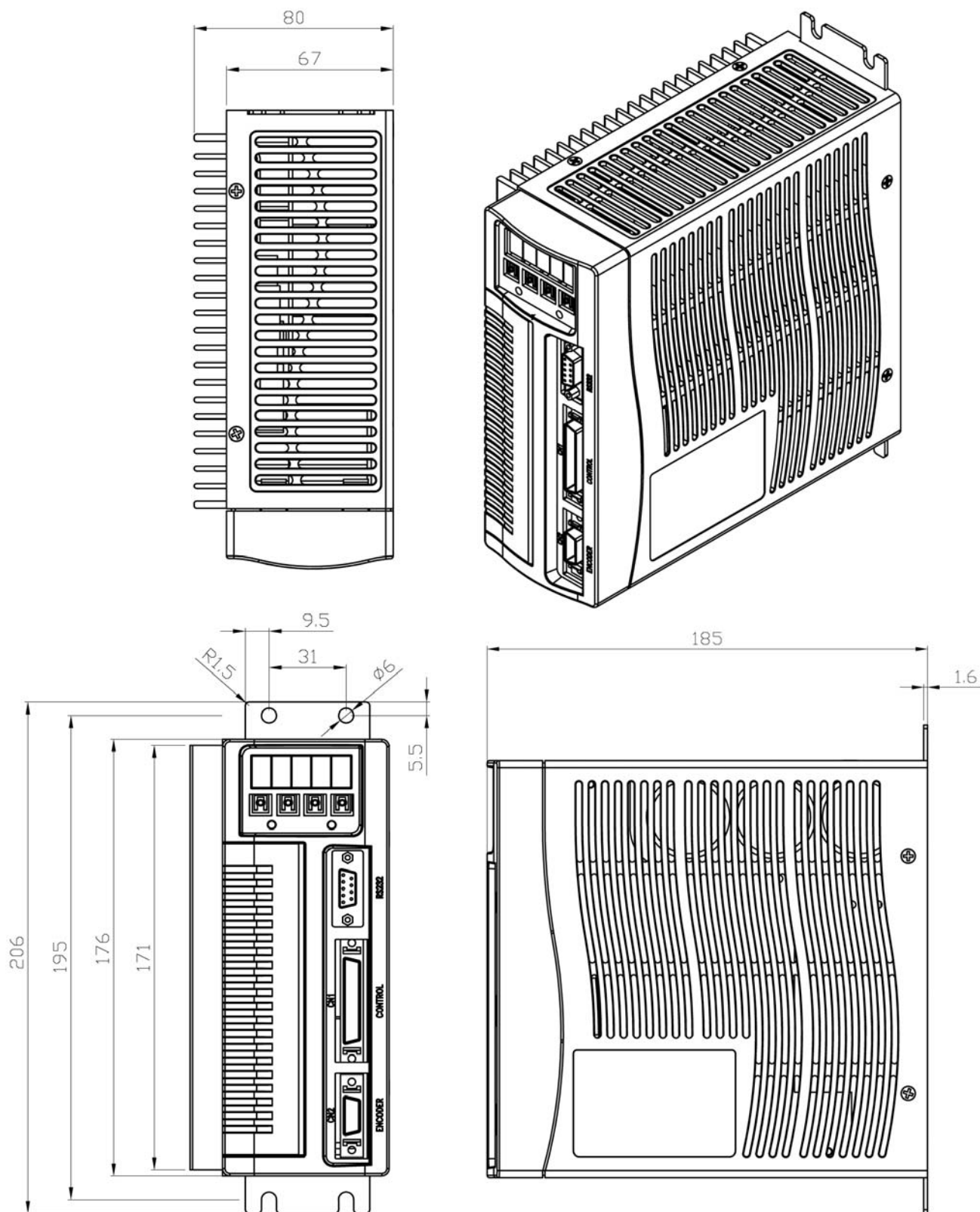
位置 控制 模式	指令控制方式		外部指令脈衝命令 / 十六組內部暫存器命令
	外部指令 脈衝輸入	型式	正負緣：方向+脈衝、CCW 脈衝+CW 脈衝、相位差脈衝(A 相+B 相)
		波形	線驅動器(+5V 準位)、開集極
		最大 頻率	500KHz(線驅動器) / 200KHz(開集極)
	電子齒輪比		$1/200 \leq A/B \leq 200$ (A/B 倍：A=1 ~ 50000 ; B=1 ~ 50000)
	指令平滑方式		一次平滑時間常數：0 ~ 10sec
	定位完成判斷		0 ~ 50000 Pulse
	前饋增益補償		內部參數設定
速度 控制 模式	指令控制方式		外部類比命令 / 三段內部速度命令
	外部類 比命令	電壓 範圍	最大輸入電壓 $\pm 10V$
		輸入 阻抗	約 10K 歐姆
	速度控制範圍		1 : 5000(內部速度命令) / 1 : 2000(外部類比命令)
	速度變動率		負載變動率：0 ~ 100% $\pm 0.03\%$ 以下
			電壓變動率： $\pm 10\%$ 變動 $\pm 0.2\%$ 以下
			溫度變動率： $25 \pm 25^{\circ}\text{C}$ $\pm 0.5\%$ 以下
	指令平滑方式		直線及 S 型時間常數：0 ~ 50sec；一次平滑時間常數：0 ~ 10sec
	頻寬		400Hz
	轉矩限制		外部類比命令 / 內部參數設定
轉矩 控制 模式	指令控制方式		外部類比命令
	外部類 比命令	電壓 範圍	最大輸入電壓 $\pm 10V$
		輸入 阻抗	約 10K 歐姆
	指令平滑方式		直線時間常數：0 ~ 50sec
	速度限制		外部類比命令 / 三段內部參數設定
	轉矩到達判定		內部參數設定 0 ~ 300%

輸 出 入 信 號	位置輸出	輸出 型態	A、B、Z 相線驅動輸出
		分周 比	脈波輸出內部參數設定 1 ~ 8192(任意數值設定)
	數位輸入 [NPN/PNP]	13 點 任意 規劃	伺服啟動、異常警報清除、P/PI 切換、CCW 方向驅動禁止、CW 方向驅動禁止、外部轉矩限制、脈波誤差量清除、伺服鎖定、緊急停止、內部速度命令選擇 1、內部速度命令選擇 2、控制模式切換、位置命令禁止、速度命令反向、增益切換、電子齒輪比分子選擇 1、電子齒輪比分子選擇 2、內部位置命令觸發、內部位置命令暫停、開始回到原點、外部參考原點、內部位置命令選擇、轉矩命令反向、轉矩模式正轉啟動、轉矩模式反轉啟動
使 用 環 境	數位輸出 [光耦合輸出]	4 點 固定 輸出 4 點 任意 規劃	伺服異常警報、伺服準備完成、伺服異常、零速度信號、機械剎車信號、速度到達信號、定位完成信號、原點復歸完成信號、轉矩到達輸出信號、轉矩限制中、驅動禁止中、Base Block 中
	安裝地點	室內(避免陽光直射)無腐蝕性霧氣(避免油煙易燃瓦斯塵埃)	
	標高	海拔 1000M 以下	
	溫度	操作溫度：0 ~ 50℃；儲存溫度：-20 ~ +85℃	
	溼度	90%RH 以下(不結露)	
	振動	0.5G 以下	

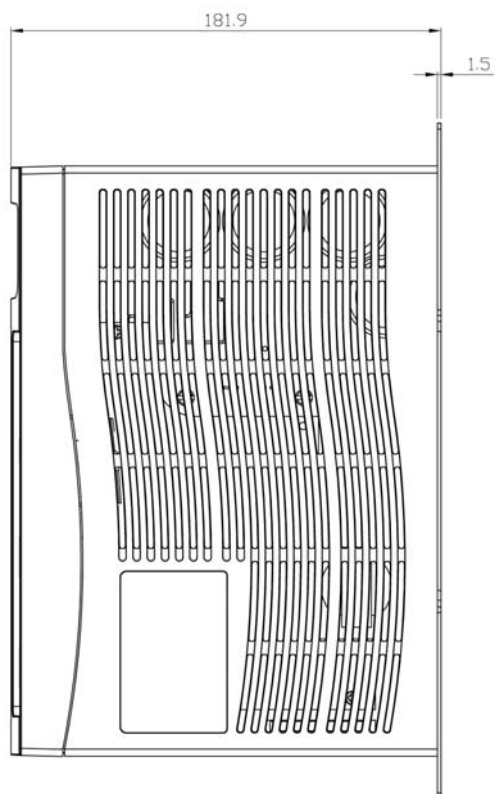
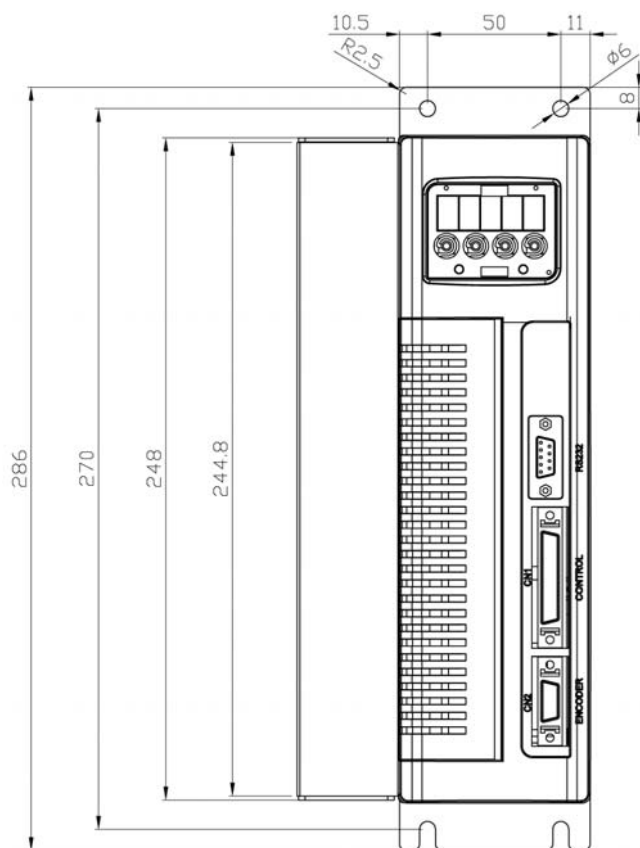
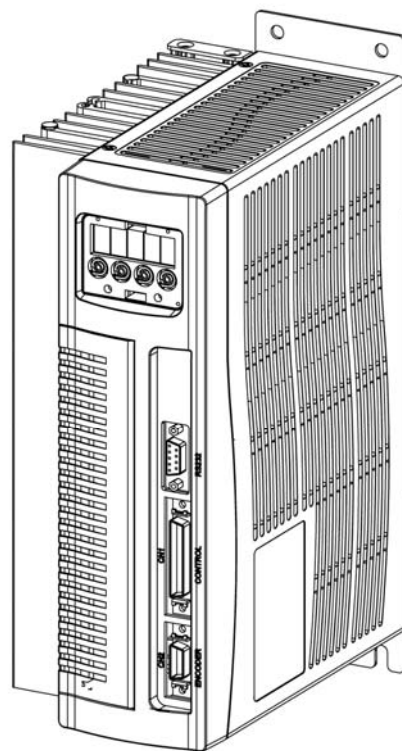
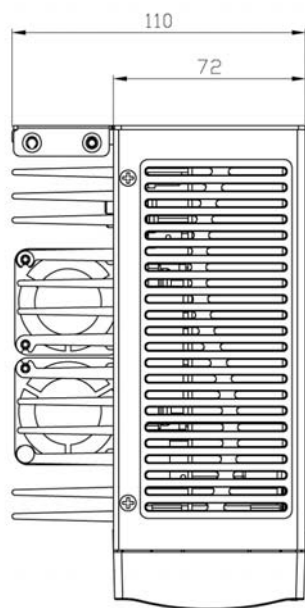
※ JSDA-15 及 JSDA-20 尺寸圖



※ JSDA-30 尺寸圖

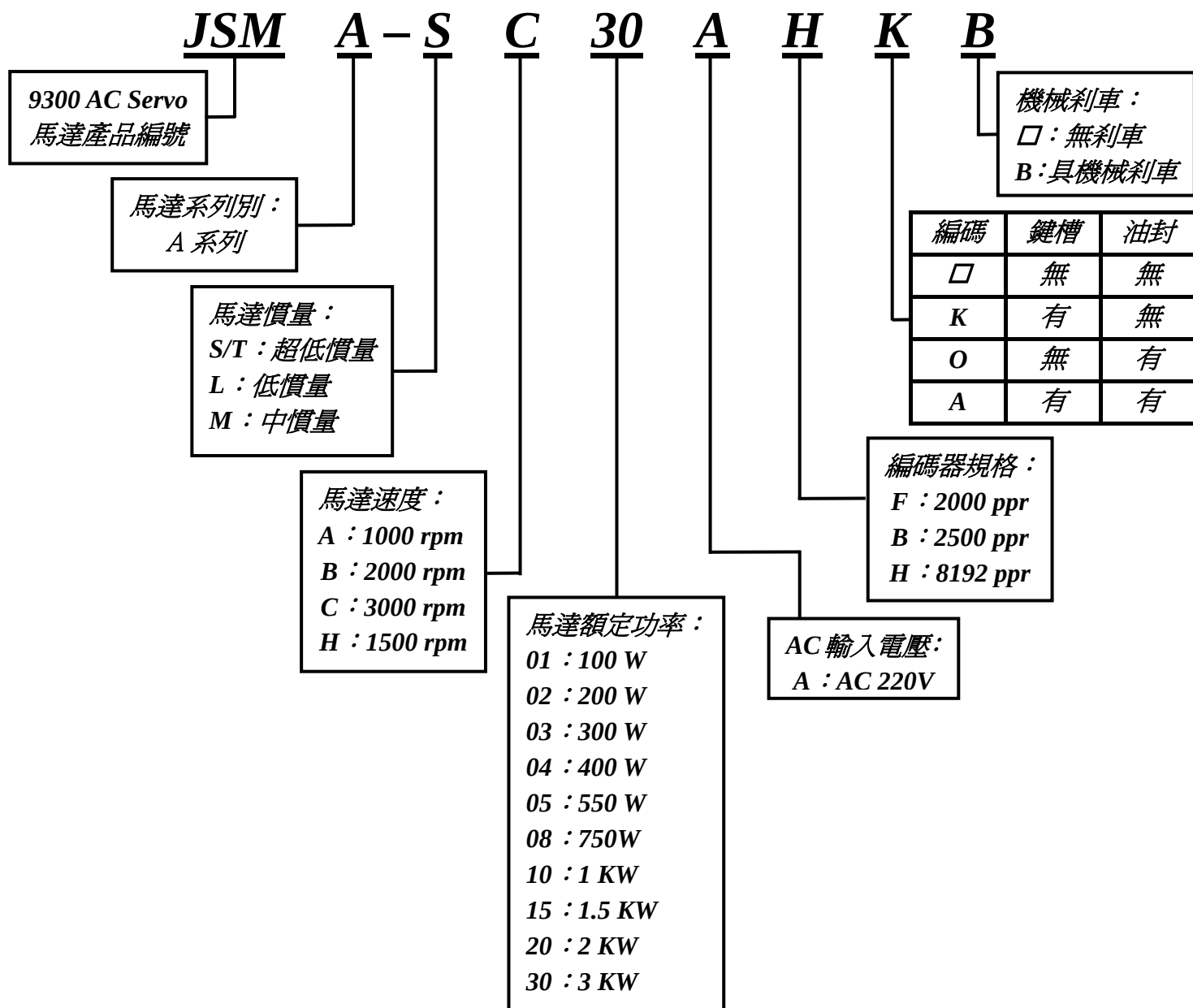


※ JSDA-50 及 JSDA-75 尺寸圖



9-2 伺服馬達詳細規格與尺寸型式

伺服馬達型號說明



※ 超低／低慣量馬達規格表

Motor Mode		Symbol	Unit	JSMA-□□□□			
				SC01	SC02	SC04	SC08
Drive Mode				15A	15A	15A/20A	20A/30A
Rate Output		P _R	W	100	200	400	750
Rated Line Voltage(rms)		V _T	V	71.41	88.34	82.2	117.74
Rated Torque		T _R	N · m	0.32	0.637	1.274	2.386
Rated Current		I _R	A	0.94	1.8	3.5	4.4
Rated Speed		N _R	rpm	3000	3000	3000	3000
Max. Torque		T _{max}	N · m	0.95	1.911	3.822	7.159
Max. Armature Current		I _{max}	A	2.82	6.3	10.5	13.2
Torque Constant		K _T	N · m/A	0.391±10%	0.40±10%	0.386±10%	0.604±10%
Induced Voltage Constant		K _E	V/k rpm	39.45	42.4	40.4	63.3
Rotor Moment of Inertia		J _M	Kg · cm ²	0.036±10%	0.164±10%	0.277±10%	0.907±10%
Back EMF(@1800rpm)		V _{EMF}	Volts	41±10%	44.06±10%	42±10%	65.8±10%
Armature Resistance		R _a	Ω	3.1±10%	4.74±10%	1.96±10%	1.4±10%
Armature Inductance		L _a	mH	4.2±10%	9.6±10%	3.8±10%	2.2±10%
Mechanical Time Constant		T _m	ms	0.5±10%	0.712±10%	0.48±10%	0.428±10%
Electrical Time Constant		T _e	ms	0.9±10%	2.025±10%	1.94±10%	1.57±10%
Weight (standard)		W	kgw	0.7	0.9	1.44	2.5
Insulation Grade		—	—	Class B (130℃)	Class F (155℃)		
Mechanical Brake	Rated Voltage		V	VDC 24V±10%			
	Static Friction Torque		N · m	—	1.3	1.3	3.25
	Rotor Moment of Inertia		kg · cm2	—	0.0254	0.0254	0.22
	Current Dissipation		A	—	0.25	0.25	0.5
	Weight		W	kgw	—	0.55	0.55
Operating Ambient Temp.		T	℃	0 ~ 40			
Operating Ambient Humidity		RH	%	<80	<90		
Storage Temp.		T	℃	-20 ~ 60			
Storage Humidity		RH	%	<80	<90		

※ 超低／低慣量馬達規格表

Motor Mode		Symbol	Unit	JSMA-□□□□	
				LC03	LC08
Drive Mode				15A	20A
Rate Output		P _R	W	300	750
Rated Line Voltage(rms)		V _T	V	109.2	150.52
Rated Torque		T _R	N · m	0.95	2.391
Rated Current		I _R	A	2.0	3.4
Rated Speed		N _R	rpm	3000	3000
Max. Torque		T _{max}	N · m	2.861	7.164
Max. Armature Current		I _{max}	A	6.0	10.2
Torque Constant		K _T	N · m/A	0.523±10%	0.774±10%
Induced Voltage Constant		K _E	V/k rpm	54.9	81.4
Rotor Moment of Inertia		J _M	Kg · cm ²	0.6773±10%	2.459±10%
Back EMF(@1800rpm)		V _{EMF}	Volts	57±10%	84.6±10%
Armature Resistance		R _a	Ω	5.58±10%	2.18±10%
Armature Inductance		L _a	mH	11.6±10%	6.8±10%
Mechanical Time Constant		T _m	ms	1.978±10%	1.036±10%
Electrical Time Constant		T _e	ms	2.05±10%	3.12±10%
Weight (standard)		W	kgw	1.588	3.05
Insulation Grade		—	—	Class F (155℃)	
Mechanical Brake	Rated Voltage		V	VDC 24V±10%	
	Static Friction Torque		N · m	1.176	2.352
	Rotor Moment of Inertia		kg · cm ²	0.098	0.225
	Current Dissipation		A	0.45	0.44
	Weight	W	kgw	0.68	1.94
Operating Ambient Temp.		T	℃	0 ~ 40	
Operating Ambient Humidity		RH	%	<90	
Storage Temp.		T	℃	-20 ~ 60	
Storage Humidity		RH	%	<90	

※ 中慣量馬達規格表

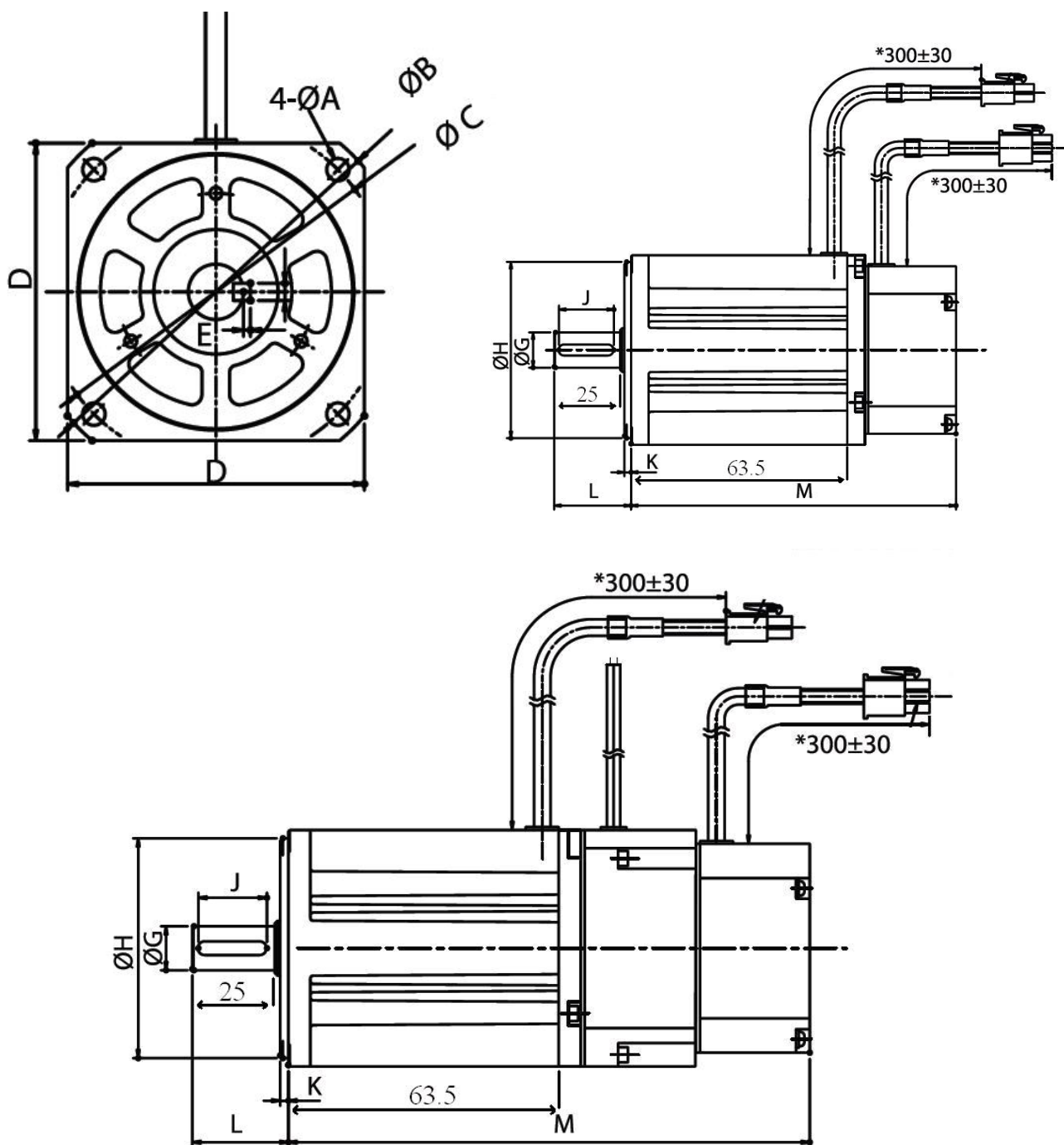
Motor Mode		Symbol	Unit	JSMA-□□□□					
				MA05	MH05	MA10	MB10	MC10	MH10
Drive Mode				20A	20A	30A	30A	30A	30A
Rate Output		P _R	W	550	550	1000	1000	1000	1000
Rated Line Voltage(rms)		V _T	V	116.1	161.86	134.8	134.2	133.23	134.67
Rated Torque		T _R	N · m	5.252	3.502	9.545	4.782	3.2	6.403
Rated Current		I _R	A	3.43	2.98	5.16	5.16	4.96	5
Rated Speed		N _R	rpm	1000	1500	1000	2000	3000	1500
Max. Torque		T _{max}	N · m	15.758	10.507	28.645	14.327	9.6	19.209
Max. Armature Current		I _{max}	A	10.3	8.94	15.5	15.5	14.88	15
Torque Constant		K _T	N · m/A	1.679±10%	1.294±10%	2.039±10%	1.019±10%	0.715±10%	1.41±10%
Induced Voltage Constant		K _E	V/k rpm	175.9	135.55	213.6	106.8	74.58	147.57
Rotor Moment of Inertia		J _M	Kg · cm ²	6.26±10%	6.26±10%	12.14±10%	6.26±10%	4.6±10%	12.14±10%
Back EMF(@1800rpm)		V _{EMF}	Volts	182.8±10%	140.87±10%	222±10%	111±10%	80.91±10%	153.36±10%
Armature Resistance		R _a	Ω	3.58±10%	2.31±10%	1.853±10%	1.22±10%	1.02±10%	0.946±10%
Armature Inductance		L _a	mH	18.33±10%	10.8±10%	12.14±10%	6.7±10%	5.06±10%	8.781±10%
Mechanical Time Constant		T _m	ms	1.19±10%	1.19±10%	0.81±10%	1.09±10%		0.82±10%
Electrical Time Constant		T _e	ms	5.12±10%	5.12±10%	6.55±10%	5.52±10%	4.96±10%	9.282±10%
Weight (standard)		W	kgw	6.47	6.47	10.18	6.47	5.29	10.18
Insulation Grade		—	—	Class B (130℃)					
Mechanical Brake	Rated Voltage		V	VDC 24V±10%					
	Static Friction Torque		N · m	15	15	15	15	15	15
	Rotor Moment of Inertia		kg · cm ²	0.675	0.675	0.675	0.675	0.675	0.675
	Current Dissipation		A	0.58	0.58	0.58	0.58	0.58	0.58
	Weight	W	kgw	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2
Operating Ambient Temp.		T	℃	0 ~ 40					
Operating Ambient Humidity		RH	%	<90					
Storage Temp.		T	℃	-20 ~ 60					
Storage Humidity		RH	%	<90					

※ 中慣量馬達規格表

Motor Mode		Symbol	Unit	JSMA-□□□□						
				MA15	MB15	MC15	MB20	MC20	MB30	MC30
Drive Mode				30A/50A3	30A/50A3	30A/50A3	50A3	50A3	75A3	75A3
Rate Output		P _R	W	1500	1500	1500	2000	2000	3000	3000
Rated Line Voltage(rms)		V _T	V	138.24	141.56	142.43	143.71	140.81	141.7	139.68
Rated Torque		T _R	N · m	14.327	7.164	4.782	9.545	6.37	14.327	9.545
Rated Current		I _R	A	7.45	7.57	7.06	9.18	9.5	14	14
Rated Speed		N _R	rpm	1000	2000	3000	2000	3000	2000	3000
Max. Torque		T _{max}	N · m	42.963	21.492	14.327	28.645	19.11	42.963	28.645
Max. Armature Current		I _{max}	A	22.35	22.71	21.2	27.5	28.5	42	42
Torque Constant		K _T	N · m/A	2.108±10%	1.06±10%	0.74±10%	1.14±10%	0.74±10%	1.13±10%	0.75±10%
Induced Voltage Constant		K _B	V/k rpm	220.8	108.99	77.5	119.4	77.4	118.3	78.5
Rotor Moment of Inertia		J _M	Kg · cm ²	17.92±10%	8.882±5%	6.26±10%	12.14±10%	8.882±5%	17.92±10%	12.14±10%
Back EMF(@1800rpm)		V _{EMF}	Volts	229.5±10%	113.2±10%	80.54±10%	124±10%	80.44±10%	122.94±10%	81.58±10%
Armature Resistance		R _a	Ω	1.19±10%	0.79±10%	0.653±10%	0.58±10%	0.4±10%	0.333±10%	0.247±10%
Armature Inductance		L _a	mH	8.44±10%	4.74±10%	3.58±10%	3.78±10%	2.4±10%	2.124±10%	1.62±10%
Mechanical Time Constant		T _m	ms		1.14±10%	1.12±10%	0.80±10%		0.71±10%	0.81±10%
Electrical Time Constant		T _e	ms	7.09±10%	6±10%	5.48±10%	6.59±10%	6±10%	7.08±10%	6.57±10%
Weight (standard)		W	kgw	13.87	8.08	6.47	10.18	8.08	13.87	10.18
Insulation Grade		—	—	Class B (130℃)						
Mechanical Brake	Rated Voltage		V	VDC 24V±10%						
	Static Friction Torque		N · m	15	15	15	15	15	15	15
	Rotor Moment of Inertia		kg · cm2	0.725	0.725	0.725	0.725	0.725	0.725	0.725
	Current Dissipation		A	0.59	0.59	0.59	0.59	0.59	0.59	0.59
	Weight	W	kgw	1.7	1.7	1.7	1.7	1.7	1.7	1.7
Operating Ambient Temp.		T	℃	0 ~ 40						
Operating Ambient Humidity		RH	%	<90						
Storage Temp.		T	℃	-20 ~ 60						
Storage Humidity		RH	%	<90						

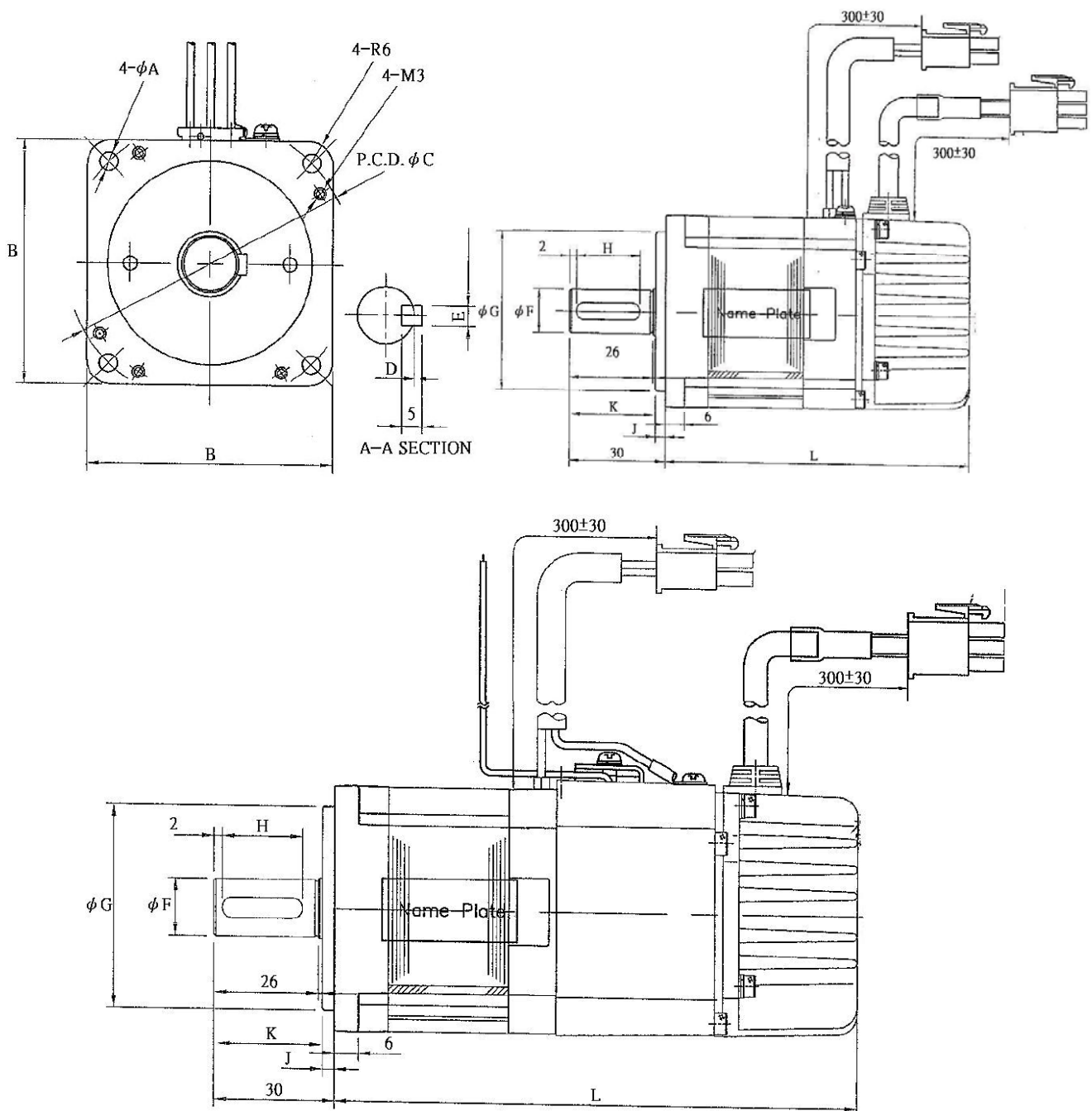
※ JSMA-L 尺寸圖

	Type	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M
With Brake	LC03	$\phi 5.5$	$\phi 100$	$\phi 90$	76	2	5	$\phi 14$	$\phi 70$	20	3	30	147.8
	LC08	$\phi 6.5$	$\phi 112$	$\phi 100$	86	2	5	$\phi 16$	$\phi 80$	25	3	35	183.2
Without Brake	LC03	$\phi 5.5$	$\phi 100$	$\phi 90$	76	2	5	$\phi 14$	$\phi 70$	20	3	30	113.4
	LC08	$\phi 6.5$	$\phi 112$	$\phi 100$	86	2	5	$\phi 16$	$\phi 80$	25	3	35	148



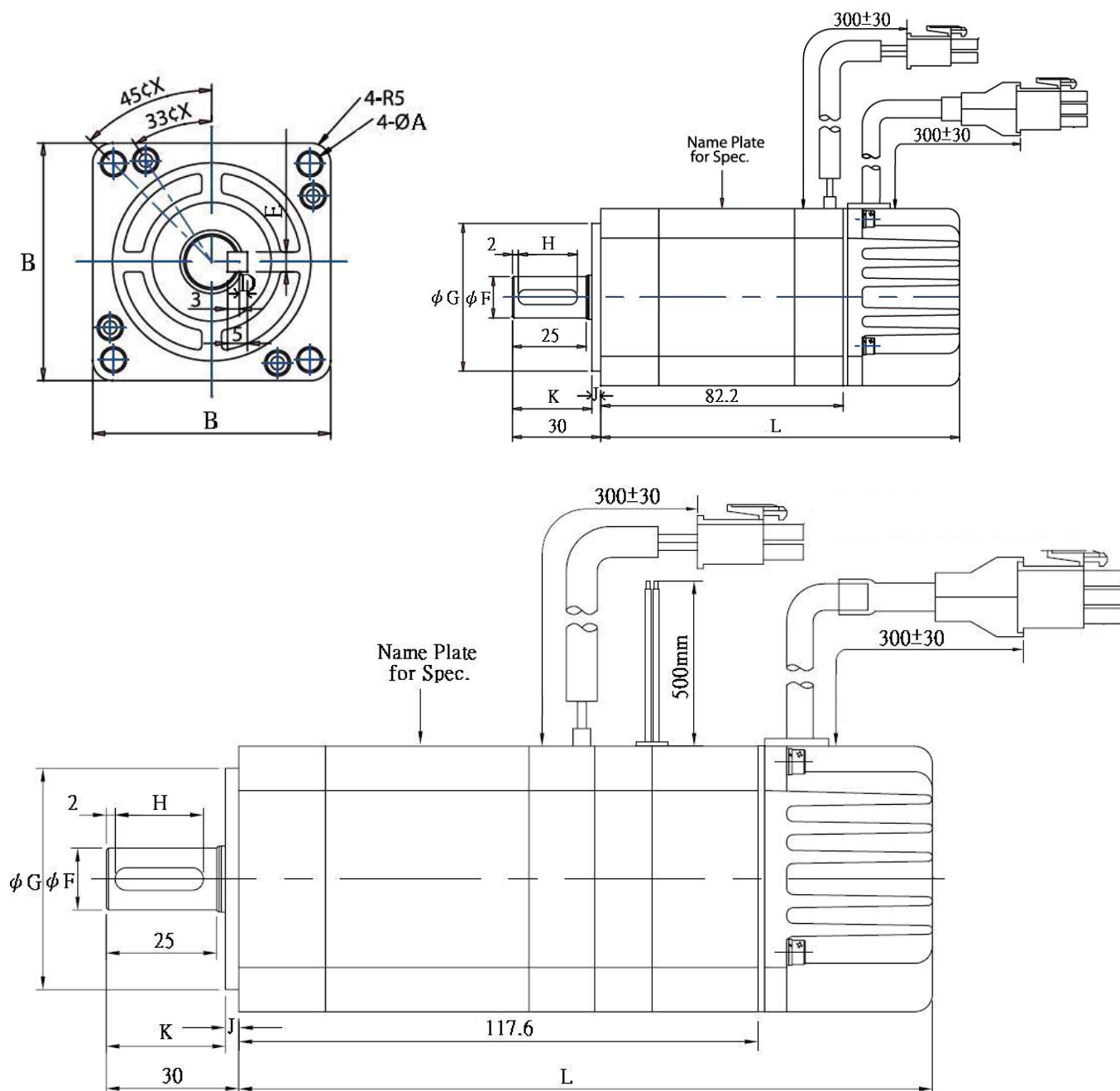
※ JSMA-S 尺寸圖

	Type	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L
With Brake	SC02	$\phi 4.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	154.5
	SC04AF	$\phi 5.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	130.5
	SC08	$\phi 5.5$	80	$\phi 90$	2.5	6	$\phi 19$	$\phi 70$	30	3	37	137
Without Brake	SC02	$\phi 4.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	80.5
	SC04AF	$\phi 5.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	95.5
	SC08	$\phi 5.5$	80	$\phi 90$	2.5	6	$\phi 19$	$\phi 70$	30	3	37	102

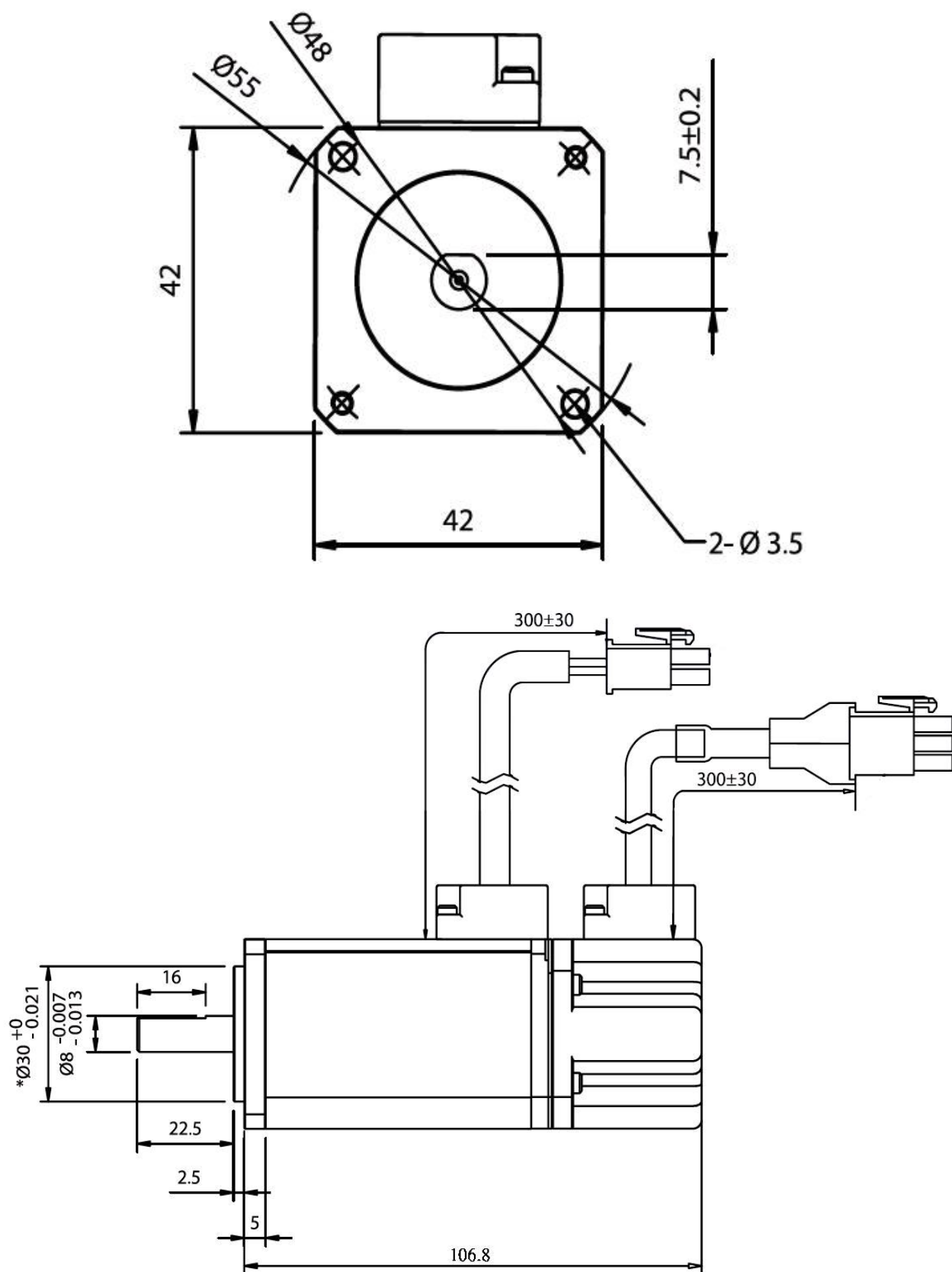


※ JSMA-S 尺寸圖

	Type	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L
With Brake	SC04AB/H	$\phi 5.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	157.1
Without Brake	SC04AB/H	$\phi 5.5$	60	$\phi 70$	2	5	$\phi 14$	$\phi 50$	20	3	27	121.7

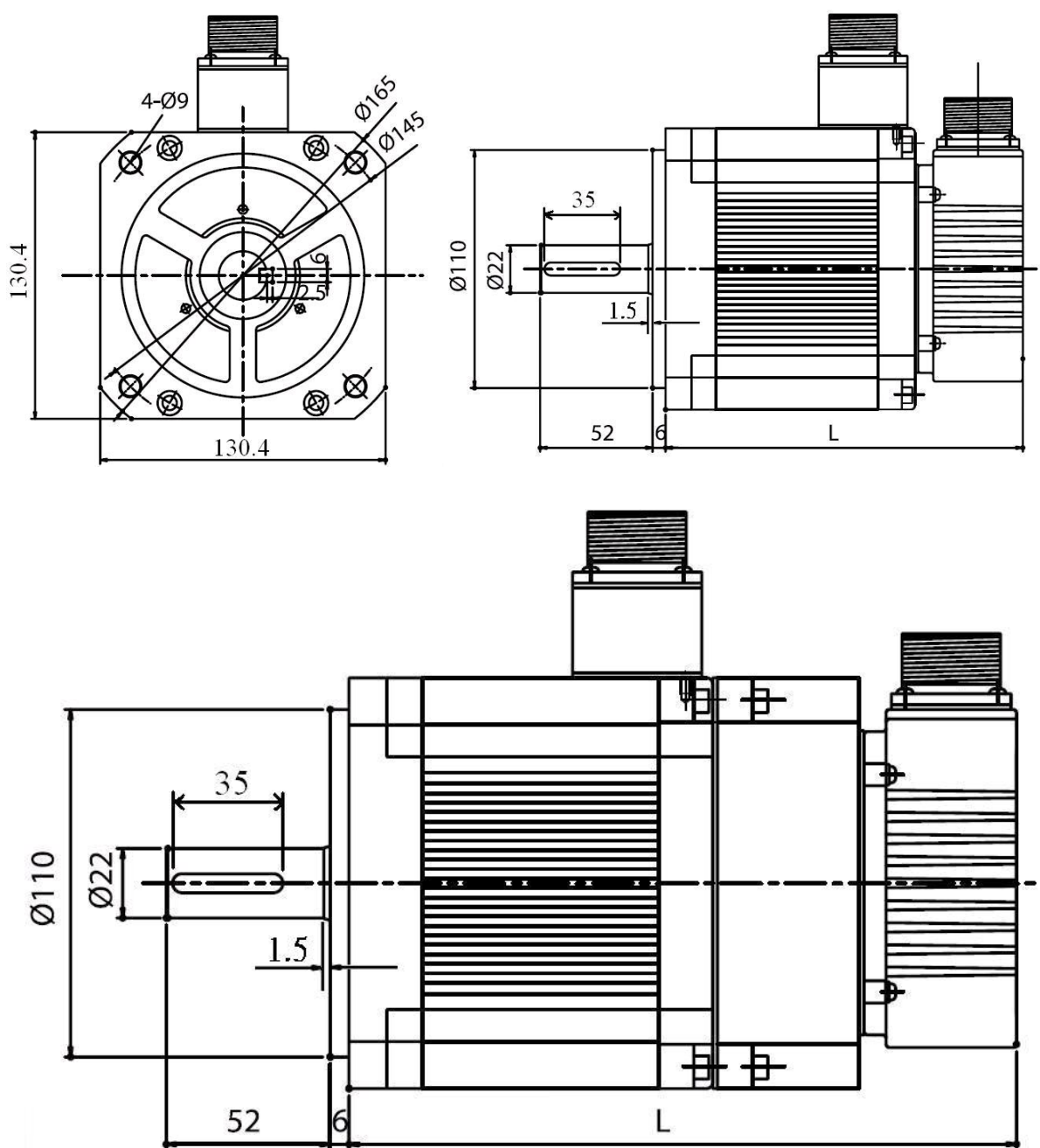


※ JSMA-SC01 尺寸圖

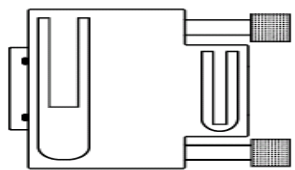
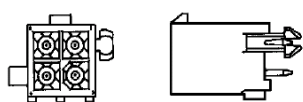
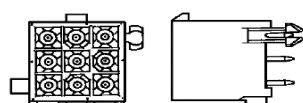
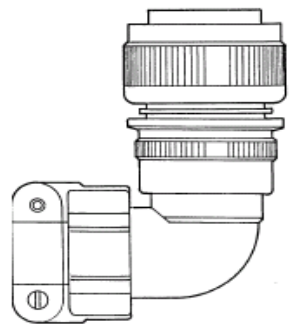
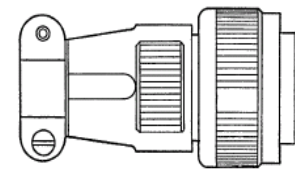
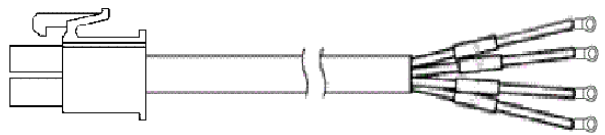
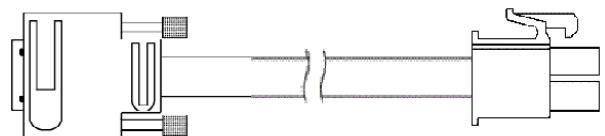


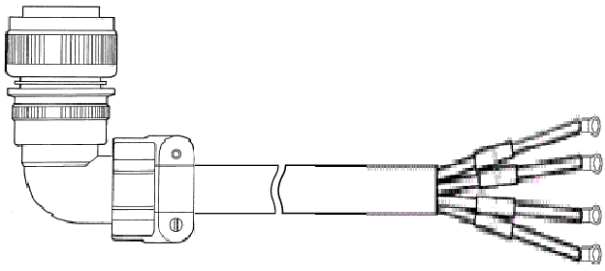
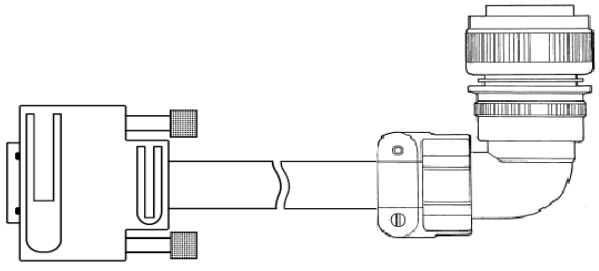
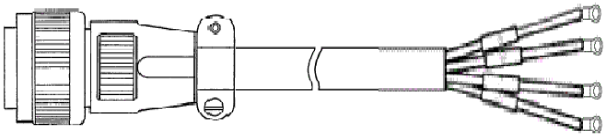
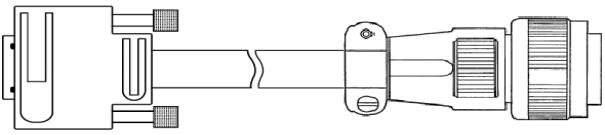
※ JSMA-M 尺寸圖

	With Brake	Without Brake		With Brake	Without Brake
Type	L (mm)	L (mm)	Type	L (mm)	L (mm)
MA05	219.8	164.8	MA15	319.8	264.8
MH05	219.8	164.8	MB15	239.8	184.8
MA10	269.8	214.8	MC15	219.8	164.8
MB10	219.8	164.8	MB20	269.8	214.8
MC10	204.8	149.8	MC20	239.8	184.8
MH10	269.8	214.8	MB30	319.8	264.8
			MC30	269.8	214.8



附錄A 馬達附件

配件型號	配件規格說明	參考樣式
JSSCN20P	3M接頭 20pin	
JSSCN50P	3M接頭 50pin	
JSSCNM04	JSMA-S/L UVW中繼接頭(AMP 4pin)	
JSSCNP09	JSMA-S/L PG中繼接頭(AMP 9pin)	
JSSCNML04	JSMA-M UVW L型軍規接頭(MS 4pin)	
JSSCNPL09	JSMA-M 附剎車UVW / PG L型軍規接頭(MS 9pin)	
JSSCNMS04	JSMA-M UVW 直型軍規接頭(MS 4pin)	
JSSCNPS09	JSMA-M 附剎車UVW / PG 直型軍規接頭(MS 9pin)	
JSSLM001	JSMA-S/L 1米UVW連接線(AMP)	
JSSLM003	JSMA-S/L 3米UVW連接線(AMP)	
JSSLM005	JSMA-S/L 5米UVW連接線(AMP)	
JSSLM010	JSMA-S/L 10米UVW連接線(AMP)	
JSSLP001	JSMA-S/L 1米PG連接線(AMP+3M)	
JSSLP003	JSMA-S/L 3米PG連接線(AMP+3M)	
JSSLP005	JSMA-S/L 5米PG連接線(AMP+3M)	
JSSLP010	JSMA-S/L 10米PG連接線(AMP+3M)	

配件型號	配件規格說明	參考樣式
JSSMLM001	JSMA-M 1米L型UVW連接線(MSL)	
JSSMLM003	JSMA-M 3米L型UVW連接線(MSL)	
JSSMLM005	JSMA-M 5米L型UVW連接線(MSL)	
JSSMLM010	JSMA-M 10米L型UVW連接線(MSL)	
JSSMLP001	JSMA-M 1米L型PG連接線(MSL+3M)	
JSSMLP003	JSMA-M 3米L型PG連接線(MSL+3M)	
JSSMLP005	JSMA-M 5米L型PG連接線(MSL+3M)	
JSSMLP010	JSMA-M 10米L型PG連接線(MSL+3M)	
JSSMSM001	JSMA-M 1米直型UVW連接線(MSS)	
JSSMSM003	JSMA-M 3米直型UVW連接線(MSS)	
JSSMSM005	JSMA-M 5米直型UVW連接線(MSS)	
JSSMSM010	JSMA-M 10米直型UVW連接線(MSS)	
JSSMSP001	JSMA-M 1米直型PG連接線(MSS+3M)	
JSSMSP003	JSMA-M 3米直型PG連接線(MSS+3M)	
JSSMSP005	JSMA-M 5米直型PG連接線(MSS+3M)	
JSSMSP010	JSMA-M 10米直型PG連接線(MSS+3M)	



東元電機股份有限公司

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

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

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

[Http://www.teco.com.tw](http://www.teco.com.tw)

經銷連絡處：

Ver:02 2008.04

為持續改善產品，本公司保留變更設計規格之權利。