

二代单轴参数总表


伺服產品/Servo Products

Exported on 07/18/2019

Table of Contents

1 参数总表	4
1.1 驱动器参数	4
1.2 状态变数	16

1 参数总表

 (see page 3) 2019 Jul 18, 15:27



参数权限与应用场合

Level 0：应用参数 (General Parameters)

For Example：客户调适应用参数 (Custom Tuning Parameters)

Level 1：机械厂用生产参数 (Producing Parameters)

For Example：客供电机参数 (Custom Motor Parameters)、新代弦波转换器参数 (Syntec Adapter Parameters)

Level 7：工程权限参数 (Program Parameters)

For Example：电流偏移量 (Current Offset)、电压补偿表 (Voltage Compensation Table)

Level 8：硬体参数 (Hardware Parameters)

For Example：硬体参数 (Hardware Parameters)、後级参数 (Inverter Parameters)、包套电机参数 (Package Motor Parameters)



控制器备份与还原使用说明

参数备份 (Parameter Backup)：

皆可备份

Available for all parameters.

参数还原 (Load Default Parameters)：

大部分参数支援，除特殊功能性参数与状态变数。For Example：操作参数、硬体参数、後级参数、包套电机参数....等。

Supported by most parameters, except for special functions and status variables. For example:

general parameters, hardware parameters, inverter parameters, package motor parameters...etc.

1.1 驱动器参数

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-001	紧急警报电机停止方式(see page 3) Motor Stop Method for Critical Alarms(see page 3)	0~2	-	0	1	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-002	开启位置控制时扭力限制功能(see page 3) Enable Torque Limit during Position Control(see page 3)	0~1	-	0	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-003	速度限制选择功能(see page 3) Torque Control VLIM Option(see page 3)	0~1	-	1	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-011	磁极角侦测模式选择(see page 3) Rotor Position Detection Method Selection(see page 3)	0~1	-	0	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-01E	开启高低速线圈切换功能(see page 3) Enable Winding Selection function(see page 3)	0~1	-	0	-	-	电源重启 After Reboot	-
Pn-020	上位控制器命令极性(see page 3) Host Command Polarity(see page 3)	0~1	-	0	0	0	电源重启 After Reboot	-
Pn-021	编码器回授方向极性(see page 3) Encoder Polarity(see page 3)	0~1	-	0	1	0	电源重启 After Reboot	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-0 22	第二编码器回授方向极性(see page 3) 2nd Encoder Polarity(see page 3)	0~1	-	0	1	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 30	上位控制器通讯介面(see page 3) Host Interface(see page 3)	0-1	-	1	1	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 31	驱动器局号(see page 3) Drive Station Number(see page 3)	1~16	-	6	1	8	电源 重启 After Reboo t	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-0 32	UART传输速率(see page 3) UART Baud Rate(see page 3)	9600~92160 0	-	11520 0	0	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 34	UART封包协定(see page 3) UART Protocol(see page 3)	0~0	-	0	0	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 35	轴号(see page 3) Axis ID(see page 3)	1~4	-	1	0	0	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-0 36	电源输入型态(0:三 相:1:单相)(see page 3) Power Input Type (0: 3-phase, 1: 1- phase)(see page 3)	0~1	-	0	0	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 37	开启STO保护功能 (see page 3) STO Activation(see page 3)	0~1	-	0	-	0	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-0 3E	数位I点滤波等级 (see page 3) Digital Input Filtering Level(see page 3)	0~8	-	0	-	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-1 00	速度回路增益(see page 3) Proportional Speed Loop Gain(see page 3)	10~20000	0.1Hz	400	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-1 01	速度回路积分时间 常数(see page 3) Speed Loop Integration Time Constant(see page 3)	15~51200	0.01 ms	3979	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-1 02	位置回路增益(see page 3) Proportional Position Loop Gain(see page 3)	10~20000	0.1rad/s	400	0	0	即时 生效 Imme diate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-1 03	负载惯量比(see page 3) Ratio of Load Inertia(see page 3)	0~20000	%	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 10	弱磁控制电压准位(see page 3) Flux Weakening Control Voltage Ratio(see page 3)	50~1000	%	100	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 11	开启自订V/f曲线(0:使用内定曲线;1:使用自订曲线)(see page 3) V/f Curve Load Mode(see page 3)	0~1	-	0	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 12	V/f操作曲线第一输出频率(see page 3) 1st V/f Frequency(see page 3)	0~1000	0.1 % (MOT_SPD_NOM)	577	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 13	V/f操作曲线第一输出电压(see page 3) 1st V/f Voltage(see page 3)	0~1000	0.1 % (MOT_V_NOM)	333	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 14	V/f操作曲线第二输出频率(see page 3) 2nd V/f Frequency(see page 3)	0~1000	0.1 % (MOT_SPD_NOM)	816	1	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-1 15	V/f操作曲线第二输出电压(see page 3) 2nd V/f Voltage(see page 3)	0~1000	0.1 % (MOT_V_NO M)	667	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-1 16	弱磁控制电压裕度(see page 3) Flux Weakening Control Voltage Margin(see page 3)	1~10	%	8	-	-	即时生效 Immediate	-
Pn-1 21	扰动补偿增益(see page 3) Disturbance Compensation Gain(see page 3)	10~1000	%	100	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-1 23	扰动补偿比例(see page 3) Disturbance Compensation Ratio(see page 3)	0~100	%	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-2 08	螺杆节距(see page 3) Screw Pitch(see page 3)	0~99999999	um/rev.	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 0A	马达侧齿数(see page 3) Gear Number on Motor Side(see page 3)	1~99999999	-	1	0	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-2 0C	螺杆侧齿数(see page 3) Gear Number on Screw Side(see page 3)	1~99999999	-	1	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 0E	电子齿轮比(分子) (see page 3) Electronic Gear Ratio (Numerator) (see page 3)	1~99999999	-	1	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-2 10	电子齿轮比(分母) (see page 3) Electronic Gear Ratio (Denominator)(see page 3)	1~99999999	-	1	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-2 12	位置命令解析度 (see page 3) Position Command Resolution(see page 3)	1~99999999	pulse/rev;pulse/mm	10000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 2A	开启位置双回授控制模式(see page 3) Enable Pos Dual Feedback Control(see page 3)	0~1	-	0	0	0	电源重启 After Reboot	-
Pn-2 2C	双回授位置滤波时间常数(see page 3) Dual Feedback Position Filter Time Constant(see page 3)	1~1000000	0.01ms	1	0	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-2 42	主轴定位零速启动定位方式(see page 3) Posing Type(see page 3)	0~2	-	2	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 43	使用近接开关进行主轴定位(see page 3) Posing by Proximity Switch(see page 3)	0~1	-	0	0	0	电源重启 After Reboot	-
Pn-2 50	位置 Notch Filter 开关(see page 3) Position Notch Filter Enabling(see page 3)	0~1	-	0	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 51	位置 Notch Filter 频率(see page 3) Position Notch Filter Frequency(see page 3)	10~1000	0.1Hz	1000	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 52	位置 Notch Filter Q 值(see page 3) Position Notch Filter Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	50	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-2 53	位置 Notch Filter 深度(see page 3) Position Notch Filter Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	-	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-282	编码器线性尺节距 (see page 3) Encoder Linear Pitch(see page 3)	0~6553600	0.01 um / pitch	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-284	第二编码器线性尺节距(see page 3) 2nd Encoder Linear Pitch(see page 3)	0~6553600	0.01 um / pitch	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-304	JOG速度(see page 3) JOG Speed(see page 3)	0~99999999	RPM	-	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-306	最高加速度(see page 3) Maximum Acceleration Time(see page 3)	0~60000	ms	2000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-307	最高冲量(JERK)(see page 3) Maximum Jerk Time(see page 3)	0~60000	ms	50	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-308	速度滤波频宽(see page 3) Speed Filter Time Constant(see page 3)	1~10000	0.01 ms	50	0	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-3 0A	强制停止时的减速时间(see page 3) Deceleration Time for Forced Stops(see page 3)	0~60000	ms	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-3 2A	开启速度双回授控制模式(see page 3) Enable Vel Dual Feedback Control(see page 3)	0~1	-	0	0	0	电源重启 After Reboot	-
Pn-3 30	速度控制模式(see page 3) Speed Control Mode(see page 3)	0~1	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 31	速度估测器(0:闭;1:开)(see page 3) Enable Speed Estimator(see page 3)	0~1	-	0	1	7	即时生效 Immediate	-
Pn-3 32	启动ABZ编码器时间解码功能(see page 3) Enable M/T Method in QEP Encoder(see page 3)	0~1	-	1	1	7	即时生效 Immediate	-
Pn-3 33	启动第二ABZ编码器时间解码功能(see page 3) Enable M/T Method in 2nd QEP Encoder(see page 3)	0~1	-	1	1	7	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-3 35	机构耦合型态(see page 3) Mechanical Couple Type(see page 3)	0~2	-	0	0	0	电源重启 After Reboot	-
Pn-3 36	抖动补偿量(see page 3) Jitter Compensation-N Pulse(see page 3)	0~1000	pulse	100	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 38	抖动补偿功能选择(see page 3) Enable Jitter Compensation(see page 3)	0~2	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 40	振动抑制功能选择(see page 3) Vibration Suppression Function Select(see page 3)	0~2	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 41	共振补偿频率(see page 3) RESONANCE_COMP_FREQ(see page 3)	150~1000	Hz	180	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 42	共振补偿阻尼(see page 3) RESONANCE_COMP_DAMPING(see page 3)	70~200	%	100	0	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-3 43	共振补偿增益(see page 3) RESONANCE_COMP_GAIN(see page 3)	1~300	%	100	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 50	振动阻尼控制频率(see page 3) Vibration Damping Control Frequency(see page 3)	10 ~ 20000	0.1 Hz	1000	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 51	振动阻尼控制增益 1(see page 3) Vibration Damping Control Gain 1(see page 3)	0 ~ 300	%	0	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-3 52	振动阻尼控制增益 2(see page 3) Vibration Damping Control Gain 2(see page 3)	0 ~ 1000	%	0	-	7	即时生效 Immediate	-
Pn-4 01	扭力命令滤波时间常数(see page 3) Torque Command Filtering Time Constant(see page 3)	1~10000	0.01 ms	50	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 07	旋转型电机速度限制(see page 3) Torque Control VLIM of Rotational Motor(see page 3)	0~10000	RPM	10000	-	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-409	第一段Notch Filter 频率(see page 3) 1st Notch Frequency(see page 3)	5~5000	Hz	5000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-40A	第一段Notch Filter Q值(see page 3) 1st Notch Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	70	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-40B	第一段Notch Filter 深度(see page 3) 1st Notch Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-40C	第二段Notch Filter 频率(see page 3) 2nd Notch Frequency(see page 3)	5~5000	Hz	5000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-40D	第二段Notch Filter Q值(see page 3) 2nd Notch Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	70	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-40E	第二段Notch Filter 深度(see page 3) 2nd Notch Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	1	0	即时生效 Immediate	-

1.2 状态变数

编号 No.	名称 Title	单位 Unit
--------	----------	---------

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-4 17	第三段Notch Filter 频率(see page 3) 3rd Notch Frequency(see page 3)	5~5000	Hz	5000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 18	第三段Notch Filter Q值(see page 3) 3rd Notch Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	70	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 19	第三段Notch Filter 深度(see page 3) 3rd Notch Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 1A	第四段Notch Filter 频率(see page 3) 4th Notch Frequency(see page 3)	5~5000	Hz	5000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 1B	第四段Notch Filter Q值(see page 3) 4th Notch Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	70	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 1C	第四段Notch Filter 深度(see page 3) 4th Notch Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D00	驱动器软件版本号码(see page 3) Drive Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-4 1D	第五段Notch Filter 频率(see page 3) 5th Notch Frequency(see page 3)	5~5000	Hz	5000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 1E	第五段Notch Filter Q值(see page 3) 5th Notch Q-factor(see page 3)	25~500	0.01	70	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 1F	第五段Notch Filter 深度(see page 3) 5th Notch Depth(see page 3)	1~1000	0.001	1000	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 23	顿转扭矩补偿(see page 3) Enable Cogging Compensation(see page 3)	0~1	-	0	1	0	即时生效 Immediate	-
Pn-4 30	扰动补偿功能(see page 3) Enable Disturbance Compensation(see page 3)	0~1	-	0	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-4 40	过转矩1功能(see page 3) Over Torque 1 Function(see page 3)	0~1	-	1	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D01	驱动器软体版本日期(see page 3) Drive Commit Date(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-4 41	过转矩1准位(see page 3) Over Torque 1 Threshold(see page 3)	10~250	%	170	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 42	过转矩1检出时间 (see page 3) Over Torque 1 Time(see page 3)	0~6000	0.1s	50	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 43	过转矩2功能(see page 3) Over Torque 2 Function(see page 3)	0~1	-	0	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 44	过转矩2准位(see page 3) Over Torque 2 Threshold(see page 3)	10~250	%	120	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 45	过转矩2检出时间 (see page 3) Over Torque 2 Time(see page 3)	0~6000	0.1s	10	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 61	第一段Notch Filter 开关(see page 3) Enable 1st Notch Filter(see page 3)	0-1	-	0	1	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 62	第二段Notch Filter 开关(see page 3) Enable 2nd Notch Filter(see page 3)	0-1	-	0	1	0	即时 生效 Imme diate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-4 63	第三段Notch Filter 开关(see page 3) Enable 3rd Notch Filter(see page 3)	0-1	-	0	1	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 64	第四段Notch Filter 开关(see page 3) Enable 4th Notch Filter(see page 3)	0-1	-	0	1	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 65	第五段Notch Filter 开关(see page 3) Enable 5th Notch Filter(see page 3)	0-1	-	0	1	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-4 80	直线型电机速度限制(see page 3) Torque Control VLIM of Linear Motor(see page 3)	1~10000	mm/s	10000	-	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-5 02	零速到达检查视窗 范围(see page 3) Zero Speed Window(see page 3)	0~1000	0.1 rpm	150	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-5 03	速度到达检查视窗 范围(see page 3) In Speed Window(see page 3)	0~100	%	15	0	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-5 04	禁止旋转/移动方向 选择(see page 3) Moving Direction Limit Selection(see page 3)	0~2	-	0	-	0	即时 Imme diate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-505	动态煞车持续时间 (see page 3) Dynamic Brake Duration(see page 3)	10~500	10ms	200	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-506	伺服关闭延迟时间 (see page 3) Servo OFF Delay Time(see page 3)	0~500	10ms	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-507	煞车速度准位(see page 3) Brake Reference Output Speed Level(see page 3)	0~10000	rev/min	100	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-508	煞车等待时间(see page 3) Waiting Time for Brake Signal(see page 3)	10~100	10ms	50	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-50A	I0对应功能(see page 3) I0 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-50B	I1对应功能(see page 3) I1 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-50C	I2对应功能(see page 3) I2 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-5 0D	I3对应功能(see page 3) I3 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 0E	O0对应功能(see page 3) O0 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 0F	O1对应功能(see page 3) O1 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 11	外部讯号1设定(see page 3) External Signal 1 Setting (\EXT1)(see page 3)	0~4	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 12	外部讯号2设定(see page 3) External Signal 2 Setting (\EXT2)(see page 3)	0~4	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 13	外部讯号3设定(see page 3) External Signal 3 Setting (\EXT3)(see page 3)	0~4	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D02	驱动器软体版本序号(see page 3) Drive Revision(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-5 14	I4对应功能(see page 3) I4 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 15	I5对应功能(see page 3) I5 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 18	O2对应功能(see page 3) O2 Function(see page 3)	1000~4199	-	1000	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 1A	内外回授位置误差过大警报检查值 Dual Feedback Position Error (see page 3) Bound(see page 3)	0~99999999	pulse	3000	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 1F-	关闭Z相警报检查 (0:开;1:关)(see page 3) Disable Z Index Alarm Check(see page 3)	0~1	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-5 22	位置检查视窗范围 (see page 3) In Position Window(see page 3)	1~10000	0.001 degree	500	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D03	前级板FPGA版本号码(see page 3) Front Stage FPGA Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-5 2E	第一编码器QEP断 线侦测转速百分比 (see page 3) 1st Encoder QEP Disconnect Check Speed Ratio(see page 3)	100~500	%	100	-	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-5 2F	第二编码器QEP断 线侦测转速百分比 (see page 3) 2nd Encoder QEP Disconnect Check Speed Ratio(see page 3)	100~500	%	100	-	0	即时 生效 Imme diate	-
Pn-6 40	电源电压(see page 3) Main Supply Voltage(see page 3)	1800~7800	0.1 Vrms	3800	1	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-6 41	最大电压(see page 3) Drive Voltage Maximum(see page 3)	0~10000	0.1V	8000	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 42	PWM频率(see page 3) PWM Frequency(see page 3)	4000~8000	Hz	8000	1	7	电源 重启 After Reboo t	-
Pn-6 43	开启运算加速功能 (see page 3) Enable High Cycle Calculation(see page 3)	0~1	-	1	-	7	电源 重启 After Reboo t	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 44	内部回生电阻欧姆数 (see page 3) Internal Regenerator Resistance(see page 3)	1~100	Ω	13	2	8	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 45	内部回生电阻瓦特数 (see page 3) Internal Regenerator Power(see page 3)	10~2000	Watt	100	2	8	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 50	驱动器尖峰电流 (see page 3) Drive Peak Current(see page 3)	0~30000	0.1 A(peak)	500	2	8	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 51	驱动器额定电流 (see page 3) Drive Rated Current(see page 3)	0~30000	0.1 Arms	210	2	8	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 52	驱动器最高电流 (see page 3) Drive Maximum Current Ratio(see page 3)	0~8000	0.1 % (DRV_I_NOM)	2000	2	8	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 53	死区时间(see page 3) Dead Time(see page 3)	0~10000	Ns	2000	2	8	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D04	驱动器检查码(see page 3) Drive Check Code(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 54	PWM输出相序(see page 3) PWM Output Mode(see page 3)	0~5	-	0	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 55	电流感测器数量 (see page 3) Number of Current Sensors(see page 3)	0~3	-	2	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 56	电流感测范围(see page 3) Current Sensor Range(see page 3)	0~6000	A	10	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 60	A相电流Offset(see page 3) Phase A Offset(see page 3)	-3000~3000	0.01 A	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 61	B相电流Offset(see page 3) Phase B Offset(see page 3)	-3000~3000	0.01 A	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 62	C相电流Offset(see page 3) Phase C Offset(see page 3)	-3000~3000	0.01 A	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 63	A相电流Scale(see page 3) Phase A Scale(see page 3)	500~2000	0.001	1000	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 64	B相电流Scale(see page 3) Phase B Scale(see page 3)	500~2000	0.001	1000	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 65	C相电流Scale(see page 3) Phase C Scale(see page 3)	500~2000	0.001	1000	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 66	高解析度A相电流 (see page 3) OffsetHigh Resolution Phase A Offset(see page 3)	-9999~9999	1 uA	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 67	高解析度B相电流 (see page 3) OffsetHigh Resolution Phase B Offset(see page 3)	-9999~9999	1 uA	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 68	高解析度C相电流 (see page 3) OffsetHigh Resolution Phase C Offset(see page 3)	-9999~9999	1 uA	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 6E	启动电压补偿功能 (see page 3) Enable Voltage Compensation(see page 3)	0~1	-	0	2	7	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D05	第一轴第一编码器软件版本号码(see page 3) Axis1 Encoder Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 6F	电压补偿等效压降 (see page 3) DTC Voltage Drop(see page 3)	0~10000	0.0001	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 70	电压补偿电流命令 1(see page 3) DTC Current Command 1(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 71	电压补偿电流命令 2(see page 3) DTC Current Command 2(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 72	电压补偿电流命令 3(see page 3) DTC Current Command 3(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 73	电压补偿电流命令 4(see page 3) DTC Current Command 1DTC Current Command 4(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 74	电压补偿电流命令 5(see page 3) DTC Current Command 5(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 75	电压补偿电流命令 6(see page 3) DTC Current Command 6(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 76	电压补偿电流命令 7(see page 3) DTC Current Command 1DTC Current Command 7(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 77	电压补偿电流命令 8(see page 3) DTC Current Command 8(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 78	电压补偿电流命令 9(see page 3) DTC Current Command 9(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 79	电压补偿电流命令 10(see page 3) DTC Current Command 10(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 7A	电压补偿电流命令 11(see page 3) DTC Current Command 11(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 7B	电压补偿电流命令 12(see page 3) DTC Current Command 12(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 7C	电压补偿电流命令 13(see page 3) DTC Current Command 13(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 7D	电压补偿电流命令 14(see page 3) DTC Current Command 14(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 7E	电压补偿电流命令 15(see page 3) DTC Current Command 15(see page 3)	0~65535	0.001 A	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 88	电压(死区)补偿时间值1(see page 3) DTC Delay Time 1(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 89	电压(死区)补偿时间值2(see page 3) DTC Delay Time 2(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D06	第一轴第一编码器软件平台种类(see page 3) Axis1 Encoder Software ID(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 8A	电压(死区)补偿时 间值3(see page 3) DTC Delay Time 3(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 8B	电压(死区)补偿时 间值4(see page 3) DTC Delay Time 4(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 8C	电压(死区)补偿时 间值5(see page 3) DTC Delay Time 5(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 8D	电压(死区)补偿时 间值6(see page 3) DTC Delay Time 6(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 8E	电压(死区)补偿时 间值7(see page 3) DTC Delay Time 7(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 8F	电压(死区)补偿时 间值8(see page 3) DTC Delay Time 8(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 90	电压(死区)补偿时 间值9(see page 3) DTC Delay Time 9(see page 3)	-32768~327 67	ns	0	5	7	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-6 91	电压(死区)补偿时间值10(see page 3) DTC Delay Time 10(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 92	电压(死区)补偿时间值11(see page 3) DTC Delay Time 11(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 93	电压(死区)补偿时间值12(see page 3) DTC Delay Time 12(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 94	电压(死区)补偿时间值13(see page 3) DTC Delay Time 13(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 95	电压(死区)补偿时间值14(see page 3) DTC Delay Time 14(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-6 96	电压(死区)补偿时间值15(see page 3) DTC Delay Time 15(see page 3)	-32768~32767	ns	0	5	7	无法修改 Unalterable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-7 00	马达型态(see page 3) Motor Type(see page 3)	0~2	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 01	马达极数(see page 3) Motor Pole Number(see page 3)	1-256	-	4	1	1	即时 生效 Imme diate	-
Pn-7 02	磁石极对间距(N-N) (see page 3) Linear Motor Magnetic Pitch (N- N)(see page 3)	10~100000	0.1 mm	100	1	1	即时 生效 Imme diate	-
Pn-7 04	电机型号(see page 3) Motor Model Number(see page 3)	0-99999999 9	-	0	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-7 06	电机序号(see page 3) Motor Serial Number(see page 3)	0-99999999 9	-	0	2	8	无法 修改 Unalte rable	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-7 08	马达额定扭矩(see page 3) Rated Torque(see page 3)	1~30000	0.1 N·m; N	0	1	1	即时 生效 Imme diate	-
Pn-7 0A	马达最大扭矩(see page 3) Maximum Torque Ratio(see page 3)	1000-5000	0.1 % (MOT_T_NO M)	3000	1	1	即时 生效 Imme diate	-
Pn-7 0C	马达额定转速(see page 3) Rated Speed(see page 3)	50~120000	rev/min; mm/s	2000	1	1	即时 生效 Imme diate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 0E	马达最高转速(see page 3) Maximum Speed(see page 3)	50~120000	rev/min; mm/s	2000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 10	马达额定电流(see page 3) Rated Current(see page 3)	1~30000	0.1 A _{rms}	1	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 12	感应电机额定电压 (see page 3) Rated Voltage for Induction Motor(see page 3)	1000~10000	0.1 V _{rms}	280	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 14	电机激磁轴感抗 (see page 3) d-axis Inductance(see page 3)	10~1000000	0.001 mH	10000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 16	电机扭力轴感抗 (see page 3) q-axis Inductance(see page 3)	10~1000000	0.001 mH	10000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 18	电机阻抗(see page 3) Motor Impedance(see page 3)	10~1000000	0.001 Ohm	1000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-D07	第一轴第一编码器硬件版本(see page 3) Axis1 Encoder Hardware ID(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 1A	感应电机漏感比 (see page 3) Leakage Inductance Ratio(see page 3)	0~1000	0.1 % (MOT_LS)	100	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 1C	感应电机激磁电流 (see page 3) Exciting Current Ratio(see page 3)	10~1000	0.1 % (MOT_I_NO M)	400	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 1E	感应电机转子时间常数 (see page 3) Rotor Time Constant(see page 3)	10~100000	0.1 ms	180	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 20	转子惯量 (see page 3) Rotor Inertia(see page 3)	1~99999999	g-cm ²	100000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 22	机械常数 (see page 3) Mechanical Time Constant(see page 3)	1~10000000	0.01 ms	50000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 24	编码器转子补正量 (see page 3) Offset of Encoder and Rotor(see page 3)	0-359999	0.001 degree	0	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 26	电流回路增益 (see page 3) Proportional Current Loop Gain(see page 3)	500~100000	0.1 Hz	10000	1	1	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 28	电流回路积分时间常数(see page 3) Current Loop Integration Time Constant(see page 3)	1-10000	0.01 ms	260	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 2A	过负载150%的运转时间(see page 3) 150% Over Load Duration(see page 3)	10~2400	S	900	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 2B	电流回路增益比例(see page 3) Current Loop Gain Ratio(see page 3)	50~250	%	100	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 2C	电机参数线圈模式选择(see page 3) Motor Winding Mode(see page 3)	0~2	-	0	-	-	电源重启 After Reboot	
Pn-7 40	开启驱动器KTY84过温度保护功能(see page 3) Enable KTY84 Thermal Protection(see page 3)	0~1	-	0	0	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-7 41	驱动器KTY84过温度保护准位(see page 3) Drive KTY84 Thermal Protection Level(see page 3)	80~150	°C	120	0	7	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 42	第一回授编码器内部过温度保护准位 (see page 3) Encoder Internal Temperature Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-7 43	第一回授新代编码器外部一KTY84过温度保护准位(see page 3) Encoder Ext.(1) KTY84 Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 44	第一回授新代编码器外部二KTY84过温度保护准位(see page 3) Encoder Ext.(2) KTY84 Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	-
Pn-7 46	第二回授编码器内部过温度保护准位 (see page 3) 2nd Encoder Internal Temperature Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D08	第一轴第二编码器软体版本号码(see page 3) Axis1 2nd Encoder Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-747	第二回授新代编码器外部一KTY84过温度保护准位(see page 3) 2nd Encoder Ext.(1) KTY84 Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	-
Pn-748	第二回授新代编码器外部二KTY84过温度保护准位(see page 3) 2nd Encoder Ext.(2) KTY84 Protection Level(see page 3)	0~145(设0为不保护)	°C	0	0	1	即时生效 Immediate	-
Pn-74A	关闭第一编码器内部过温度保护(see page 3) Disable Encoder Internal Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-74B	关闭第一编码器外部一KTY84过温度保护(see page 3) Disable Encoder Ext.(1) Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D09	第一轴第二编码器软体平台种类(see page 3) Axis1 2nd Encoder Software ID(see page 3)							-
Pn-D0A	第一轴第二编码器硬体版本(see page 3) Axis1 2nd Encoder Hardware ID(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-7 4C	关闭第一编码器外部二KTY84过温度保护(see page 3) Disable Encoder Ext.(2) Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-7 4E	关闭第二编码器内部过温度保护(see page 3) Disable 2nd Encoder Internal Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-7 4F	关闭第二编码器外部一KTY84过温度保护(see page 3) Disable 2nd Encoder Ext.(1) Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-7 50	关闭第二编码器外部二KTY84过温度保护(see page 3) Disable 2nd Encoder Ext.(2) Thermal Protection(see page 3)	0~1(设1关闭保护)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-D0B	第二轴第一编码器软体版本号码(see page 3) Axis2 Encoder Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-800	关闭Mechatrolink同步警报检查(see page 3) Disable Mechatrolink Sync Alarm Check(see page 3)	0~1(设0为检查)	-	0	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-801	编码器过Index前增益比例(see page 3) Gain Ratio for Encoder Index Not Appear(see page 3)	10~100	%	100	0	0	即时生效 Immediate	-
Pn-803	电机应用场合(see page 3) Motor Applications(see page 3)	0~1(设0为轴向、设1为主轴)	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-804	启动断电抬刀功能(see page 3) Enable Power Off Pull-up Function(see page 3)	0~1(设1为开启功能)	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-805	重力方向(see page 3) Weight Direction(see page 3)	-1~1	-	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-806	断电抬刀距离(see page 3) Weight Direction(see page 3)	0~999999999	um	0	1	1	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-8 09	雷射巡弋速度限制功能开关(see page 3) Enable Laser Cruise VLIM(see page 3)	0~1(设1为开启功能)	-	0	-	0	即时生效 Immediate	-
Pn-8 1A	固定监视选择1(see page 3) Fixed Monitor Selection 1(see page 3)	0~15	-	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-8 1C	固定监视选择2(see page 3) Fixed Monitor Selection 2(see page 3)	0~15	-	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-8 24	选配监视器1(see page 3) Option Monitor 1(see page 3)	0~3839	-	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-8 25	选配监视器2(see page 3) Option Monitor 2(see page 3)	0~3839	-	0	-	1	即时生效 Immediate	-
Pn-8 62	速度单位选择(see page 3) Speed Unit Selection(see page 3)	0~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 64	速度基本单位选择(see page 3) Speed Base Unit Selection(see page 3)	0~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-8 66	位置单位选择(see page 3) Position Unit Selection(see page 3)	0~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 68	位置基本单位选择(see page 3) Position Base Unit Selection(see page 3)	0~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 6A	加速度单位选择(see page 3) Acceleration Unit Selection(see page 3)	0~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 6C	加速度基本单位选择(see page 3) Acceleration Base Unit Selection(see page 3)	0~6	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 6E	扭矩单位选择(see page 3) T(see page 3)orque Unit Selection(see page 3)	1~1	-	1	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 70	扭矩基本单位选择(see page 3) Torque Unit Base Selection(see page 3)	-5~0	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-8 78	除错监视参数0(see page 3) Debug Monitor0(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-8 79	除错监视参数1(see page 3) Debug Monitor1(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7A	除错监视参数2(see page 3) Debug Monitor2(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7B	除错监视参数3(see page 3) Debug Monitor3(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7C	除错监视参数4(see page 3) Debug Monitor4(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7D	除错监视参数5(see page 3) Debug Monitor5(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7E	除错监视参数6(see page 3) Debug Monitor6(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-
Pn-8 7F	除错监视参数7(see page 3) Debug Monitor7(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	-	7	即时 生效 Imme diate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-900	编码器通讯介面型态(see page 3) Encoder Communication Type(see page 3)	0-132	-	2	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-901	编码器接口号码(see page 3) Encoder Port Number(see page 3)	0-8	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-902	编码器解析度(see page 3) Encoder Resolution(see page 3)	1-99999999	pulse/rev;pulse/mm	10000	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-904	编码器增量/绝对型态(see page 3) Encoder Type(see page 3)	0~2	-	0	2	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-905	编码器SIN准位偏移量(see page 3) Encoder Sin Offset(see page 3)	-32768~32767	-	2047	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-906	编码器COS准位偏移量(see page 3) Encoder Cos Offset(see page 3)	-32768~32767	-	2047	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-907	编码器SIN振幅补正量(see page 3) Encoder Sin Scale(see page 3)	-32768~32767	-	1000	1	1	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 08	编码器COS振幅补偿量(see page 3) Encoder Cos Scale(see page 3)	-32768~32767	-	1000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 09	编码器正弦余弦相位角(see page 3) Encoder Sin-Cos Phase Angle(see page 3)	8000~10000	0.01deg	9000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 0A	编码器极数(see page 3) Encoder Pole Pairs(see page 3)	1~4096	-	64	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 0B	编码器节距补偿点数(see page 3) Encoder Pitch Compensation Number(see page 3)	0~8192	-	4096	7	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 0C	编码器参数储存保护(see page 3) Enable Encoder Parameter Protection(see page 3)	0~1	-	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 0D	编码器感测版型态(see page 3) Encoder Sensor Type(see page 3)	0~10	-	0	2	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 0E	编码器失效次数 (see page 3) Encoder Reset Counter(see page 3)	0~5	-	0	2	7	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 0F	编码器Zindex位置 (see page 3) Encoder Z Index Position(see page 3)	-1~3	-	-1	2	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 10	编码器大波误差补偿开启(see page 3) Encoder Auto Compensation Enable(see page 3)	0~1	-	0	2	1	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 11	编码器应用型态 (see page 3) Encoder App Type(see page 3)	0~2	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 20	第二编码器通讯介面型态(see page 3) 2nd Encoder Communication Type(see page 3)	0-132	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 21	第二编码器接口号码(see page 3) 2nd Encoder Port Number(see page 3)	0-8	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-D0C	第二轴第一编码器软体平台种类(see page 3) Axis2 Encoder Software ID(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 22	第二编码器解析度 (see page 3) 2nd Encoder Resolution(see page 3)	1-99999999 9	pulse/rev; pulse/mm	10000	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 24	第二编码器增量/绝对型态 (see page 3) 2nd Encoder Type(see page 3)	0~2	-	0	2	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 25	第二编码器SIN准位偏移量 (see page 3) 2nd Encoder Sin Offset(see page 3)	-32768~32767	-	2047	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 26	第二编码器COS准位偏移量 (see page 3) 2nd Encoder Cos Offset(see page 3)	-32768~32767	-	2047	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 27	第二编码器SIN振幅补正量 (see page 3) 2nd Encoder Sin Scale(see page 3)	-32768~32767	-	1000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 28	第二编码器COS振幅补正量 (see page 3) 2nd Encoder Cos Scale(see page 3)	-32768~32767	-	1000	1	1	即时生效 Immediate	-
Pn-9 29	第二编码器正余弦相位角 (see page 3) 2nd Encoder Sin-Cos Phase Angle(see page 3)	8000~10000	0.01deg	9000	1	1	即时生效 Immediate	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 2A	第二编码器极数 (see page 3) 2nd Encoder Pole Pairs(see page 3)	1~4096	-	64	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 2B	第二编码器节距补偿个数(see page 3) 2nd Encoder Pitch Compensation Number(see page 3)	0~8192	-	4096	7	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 2C	第二编码器参数储存保护(see page 3) Enable 2nd Encoder Parameter Protection(see page 3)	0~1	-	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 2D	第二编码器感测版车型态(see page 3) 2nd Encoder Sensor Type(see page 3)	0~10	-	0	2	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 2E	第二编码器失效次数(see page 3) 2nd Encoder Reset Counter(see page 3)	0~5	-	0	2	7	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 2F	第二编码器Zindex位置(see page 3) 2nd Encoder Z Index Position(see page 3)	-1~3	-	-1	2	7	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 30	第二编码器大波误差补偿开启(see page 3) 2nd Encoder Auto Compensation Enable(see page 3)	0~1	-	0	2	1	电源重启 After Reboot	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-9 31	第二编码器应用型态(see page 3) 2nd Encoder App Type(see page 3)	0~2	-	0	-	1	电源重启 After Reboot	
Pn-9 40	编码器Z相触发准位(see page 3) Encoder Comparison Voltage(see page 3)	1~63	-	23	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 41	编码器Z相有效宽度(see page 3) Encoder Index Width(see page 3)	1~7	-	2	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 42	编码器弦波DAC0 offset电压位准(see page 3) Encoder DAC0 Level(see page 3)	0~4095	-	2047	1	7	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 43	编码器弦波DAC1 offset电压位准(see page 3) Encoder DAC1 Level(see page 3)	0~4095	-	0	1	7	电源重启 After Reboot	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-9 44	编码器齿轮Z相型态(see page 3) Encoder Gear Z Phase Mode(see page 3)	0~1	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 60	第二编码器Z相触发准位(see page 3) 2nd Encoder Comparison Voltage(see page 3)	1~63	-	23	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 61	第二编码器Z相有效宽度(see page 3) 2nd Encoder Index Width(see page 3)	1~7	-	2	1	1	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 62	第二编码器弦波DAC0 offset电压位准(see page 3) 2nd Encoder DAC0 Level(see page 3)	0~4095	-	2047	1	7	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 63	第二编码器弦波DAC1 offset电压位准(see page 3) 2nd Encoder DAC1 Level(see page 3)	0~4095	-	0	1	7	电源重启 After Reboot	-
Pn-9 64	第二编码器齿轮Z相型态(see page 3) 2nd Encoder Gear Z Phase Mode(see page 3)	0~1	-	0	1	1	电源重启 After Reboot	-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-F00	参数存取密码(see page 3) Password(see page 3)	0~9999	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F01	O点软体触发(see page 3) Output Software Trigger(see page 3)	0~255	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F0A	控制器相容性异动封包1(see page 3) CNC Compatible Packet 1(see page 3)	-2147483648~2147483647	-	0	-	8	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F0B	控制器相容性异动封包2(see page 3) CNC Compatible Packet 2(see page 3)	-2147483648~2147483647	-	0	-	8	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F10	辅助功能启动/停止(see page 3) Enable Auxiliary Functions(see page 3)	0~6	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F11	JOG方向(see page 3) JOG Direction(see page 3)	-1~1	-	-	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F13	JOG模式(see page 3) JOG Mode(see page 3)	0~1	-	-	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D0D	第二轴第一编码器硬體版本(see page 3) Axis2 Encoder Hardware ID(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-F14	行程极限1(see page 3) Motion Limit 1(see page 3)	-999999999 ~999999999	Pulse	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F16	行程极限2(see page 3) Motion Limit 2(see page 3)	-999999999 ~999999999	Pulse	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F1E	启动辅助计算功能类型(see page 3) Enable auxiliary calculation function type(see page 3)	0~1	-	-	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F20	调机类型(see page 3) Tuning Type(see page 3)	0~3	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F21	电机调机类型(see page 3) Motor Tuning Type(see page 3)	0~20	-	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F22	生产制造调机类型(see page 3) Producing Tuning Type(see page 3)	0~12	-	0	2	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D0E	第二轴第二编码器软体版本号码(see page 3) Axis2 2nd Encoder Version(see page 3)							-

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-F23	研发专用调机类型 (see page 3) Research and Development Tuning Type(see page 3)	0~10	-	0	7	7	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F2D	调机内定增益比 (see page 3) Tuning Gain Ratio(see page 3)	0~200	%	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F30	测试功能类型(see page 3) Test Function Type(see page 3)	0~6	-	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F32	测试模式扭力命令 (see page 3) Torque Command in Test Mode(see page 3)	0~100	% (MOT_I_NO M)	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F33	测试模式电压命令 (see page 3) Voltage Command in Test Mode(see page 3)	0~100	% (MAIN_SUPPLY)	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F34	测试模式电流命令 (see page 3) Current Command in Test Mode(see page 3)	0~100	% (MOT_I_NO M)	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-F35	测试模式频率(see page 3) Frequency Command in Test Mode(see page 3)	0~100	% (MOT_SPD_NOM)	0	1	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F36	开启编码器SINE/COSINE原始讯号(see page 3) Enable Encoder ADC Value Feedback(see page 3)	0~1	-	0	2	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F40	参数永久储存(see page 3) Save Parameters(see page 3)	0~5	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F42	警报重置(see page 3) Reset Alarm(see page 3)	0~1	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F43	参数回复功能(see page 3) Load Default Parameter(see page 3)	0~9999	-	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F44	编码器多圈位置或位置遗失警报重置(see page 3) Reset Battery Error of Absolute Encoder(see page 3)	0~1	-	0	0	0	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设 值 Defau lt	v2.2 Lev el	v2.4 後 Level (v2.4 and abov e)	生效 时刻 Time of Effect	无法被控制 器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn- F60	除错参数0(see page 3) Debug Parameter 0(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F61	除错参数1(see page 3) Debug Parameter 1(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F62	除错参数2(see page 3) Debug Parameter 2(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F63	除错参数3(see page 3) Debug Parameter 3(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F64	除错参数4(see page 3) Debug Parameter 4(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F65	除错参数5(see page 3) Debug Parameter 5(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn- F66	除错参数6(see page 3) Debug Parameter 6(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时 生效 Imme diate	不可还原 Cannot Load Default Value

编号 No.	名称 Title	设定范围 Range	单位 Unit	预设值 Default	v2.2 Level	v2.4 後 Level (v2.4 and above)	生效时刻 Time of Effect	无法被控制器还原 Cannot Load Default Value through Controller
Pn-F67	除错参数7(see page 3) Debug Parameter 7(see page 3)	-999999999 ~999999999	-	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F70	调频起始频率(see page 3) Chirp Signal Start Frequency(see page 3)	0~20000	Hz	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F71	调频结束频率(see page 3) Chirp Signal End Frequency(see page 3)	0~20000	Hz	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F72	调频持续时间(see page 3) Chirp Signal Duration(see page 3)	0~1000	0.1sec	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F73	调频讯号增益(see page 3) Chirp Signal Magnitude(see page 3)	0~100	%; 0.01%	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-F74	调频启动功能(see page 3) Chirp Signal Setting(see page 3)	0~65535	-	0	7	1	即时生效 Immediate	不可还原 Cannot Load Default Value
Pn-D0F	第二轴第二编码器软体平台种类(see page 3) Axis2 2nd Encoder Software ID(see page 3)							-

Pn-D10	第二轴第二编码器硬件版本(see page 3) Axis2 2nd Encoder Hardware ID(see page 3)	-
Pn-D11	第三轴第一编码器软件版本号码(see page 3) Axis3 Encoder Version(see page 3)	-
Pn-D12	第三轴第一编码器软件平台种类(see page 3) Axis3 Encoder Software ID(see page 3)	-
Pn-D13	第三轴第一编码器硬件版本(see page 3) Axis3 Encoder Hardware ID(see page 3)	-
Pn-D14	第三轴第二编码器软件版本号码(see page 3) Axis3 2nd Encoder Version(see page 3)	-
Pn-D15	第三轴第二编码器软件平台种类(see page 3) Axis3 2nd Encoder Software ID(see page 3)	-
Pn-D16	第三轴第二编码器硬件版本(see page 3) Axis3 2nd Encoder Hardware ID(see page 3)	-
Pn-D17	第四轴第一编码器软件版本号码(see page 3) Axis4 Encoder Version(see page 3)	-
Pn-D18	第四轴第一编码器软件平台种类(see page 3) Axis4 Encoder Software ID(see page 3)	-
Pn-D19	第四轴第一编码器硬件版本(see page 3) Axis4 Encoder Hardware ID(see page 3)	-
Pn-D1A	第四轴第二编码器软件版本号码(see page 3) Axis4 2nd Encoder Version(see page 3)	-
Pn-D1B	第四轴第二编码器软件平台种类(see page 3) Axis4 2nd Encoder Software ID(see page 3)	-
Pn-D1C	第四轴第二编码器硬件版本(see page 3) Axis4 2nd Encoder Hardware ID(see page 3)	-

Pn-D20	状态变数1(see page 3) Status Word 1(see page 3)	-
Pn-D21	位置命令(see page 3) Position Command(see page 3)	Pulse
Pn-D22	位置回授(see page 3) Position Feedback(see page 3)	Pulse
Pn-D23	位置误差(see page 3) Position Error(see page 3)	Pulse
Pn-D24	机械角(see page 3) Mechanical Angle(see page 3)	0.0001 REV
Pn-D25	INDEX COUNTER(see page 3) Index Counter(see page 3)	Pulse
Pn-D26	速度命令(see page 3) Speed Command(see page 3)	RPM
Pn-D27	速度回授(see page 3) Speed Feedback(see page 3)	RPM
Pn-D28	速度误差(0.01RPM)(see page 3) Speed Error (0.01RPM)(see page 3)	0.01 RPM
Pn-D29	转矩命令(see page 3) Torque Command(see page 3)	0.1%
Pn-D2A	负载率(see page 3) Load Ratio(see page 3)	0.1 %
Pn-D2B	Id电流命令(see page 3) Id Current Command(see page 3)	0.01 A
Pn-D2C	Iq电流命令(see page 3) Iq Current Command(see page 3)	0.01 A

Pn-D2D	Id电流回授(see page 3) Id Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D2E	Iq电流回授(see page 3) Iq Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D2F	Idq电流命令(see page 3) Idq Current Command(see page 3)	0.01 A
Pn-D30	Idq电流回授(see page 3) Idq Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D31	Ia相电流回授(see page 3) Ia Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D32	Ib相电流回授(see page 3) Ib Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D33	Ic相电流回授(see page 3) Ic Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D34	0相电流回授(see page 3) Zero Phase Current Feedback(see page 3)	0.01 A
Pn-D35	I点状态(see page 3) I Bits Status(see page 3)	-
Pn-D36	O点状态(see page 3) O Bits Status(see page 3)	-
Pn-D37	IGBT温度(see page 3) IGBT Temperature(see page 3)	0.1 °C
Pn-D38	DC BUS电压(see page 3) DC Bus Voltage(see page 3)	0.1 V
Pn-D39	当次开机时间(see page 3) This Time Power On Duration(see page 3)	S

Pn-D3A	总开机时间(see page 3) Power On Time(see page 3)	S
Pn-D3B	V/f模式低频电压补偿量(see page 3) Low Freq Volt Compensate(see page 3)	0.1 %
Pn-D3C	弱磁控制起始转速(see page 3) Base Speed (Weak Flux Ctrl)(see page 3)	RPM
Pn-D3D	第二位置回授(see page 3) 2nd Enc Position Feedback(see page 3)	0.0001 REV
Pn-D3E	第二回授INDEX COUNTER(see page 3) Index Counter 2(see page 3)	Pulse
Pn-D3F	第二速度回授(see page 3) Speed Feedback 2(see page 3)	RPM
Pn-D40	第二位置回授(see page 3) 2nd Enc Position Feedback(see page 3)	Pulse
Pn-D41	绝对式编码器电池电压(see page 3) Absolute Enc Battery Voltage(see page 3)	0.1V
Pn-D42	BAT端口电压(see page 3) BAT Port Voltage(see page 3)	0.1V
Pn-D43	资料传输周期(see page 3) Data Transmit Receive Rate(see page 3)	us
Pn-D44	永磁电机特征电流(see page 3) Characteristic Current of PMSM(see page 3)	0.01A
Pn-D45	弱磁控制电压限制圆半径(see page 3) Volt Limit Radius (Weak Flux)(see page 3)	0.01A
Pn-D46	零速编码器跳动量(see page 3) Zero Speed Encoder Pulses(see page 3)	Pulse

Pn-D47	後级风扇转速一(see page 3) Power Stage Fan Speed 1(see page 3)	RPM
Pn-D48	後级风扇转速二(see page 3) Power Stage Fan Speed 2(see page 3)	RPM
Pn-D49	後级风扇转速三(see page 3) Power Stage Fan Speed 3(see page 3)	RPM
Pn-D4B	後级电容温度一(see page 3) Power Stage Capacitance Temperature 1(see page 3)	0.1 °C
Pn-D4C	後级电容温度二(see page 3) Power Stage Capacitance Temperature 2(see page 3)	0.1 °C
Pn-D4D	後级电容温度三(see page 3) Power Stage Capacitance Temperature 3(see page 3)	0.1 °C
Pn-D4E	後级电容温度四(see page 3) Power Stage Capacitance Temperature 4(see page 3)	0.1 °C
Pn-D50	主轴速度命令(see page 3) Spindle Speed Command(see page 3)	RPM
Pn-D51	主轴定位参考角度(see page 3) Posing Reference Angle(see page 3)	0.001 DEG
Pn-D52	主轴定位完成状态(see page 3) Posing Complete State(see page 3)	-
Pn-D53	主轴定位错误代码(see page 3) Posing Error Code(see page 3)	-
Pn-D54	位置控制下到达扭力限制(see page 3) Torque Limit in Position Mode(see page 3)	-
Pn-D5A	第一编码器位置回授(双回授)(see page 3) Enc Pos Feedback(dual mode)(see page 3)	Pulse

Pn-D5B	内外回授位置误差量(双回授)(see page 3) Dual Feedback Error(see page 3)	Pulse
Pn-D60	驱动器温度(see page 3) Drive Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D61	编码器内部温度(see page 3) Enc Internal Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D62	编码器外部一温度(see page 3) Enc Ext1 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D63	编码器外部二温度(see page 3) Enc Ext2 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D64	编码器外部三温度(see page 3) Enc Ext3 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D65	第二编码器内部温度(see page 3) 2nd Enc Internal Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D66	第二编码器外部一温度(see page 3) 2nd Enc Ext1 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D67	第二编码器外部二温度(see page 3) 2nd Enc Ext2 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D68	第二编码器外部三温度(see page 3) 2nd Enc Ext3 Temperature(see page 3)	0.1°C
Pn-D70	编码器5V侦测(see page 3) The 5V Detection of Encoder(see page 3)	0.1V
Pn-D71	第一编码器Z相Index讯号警报(see page 3) Encoder Z Index Alarm(see page 3)	-
Pn-D72	第二编码器Z相Index讯号警报(see page 3) 2nd Encoder Z Index Alarm(see page 3)	-

Pn-D73	串列编码器CRC错误次数(硬体)(see page 3) Enc CRC Error Count(HW)(see page 3)	-
Pn-D74	串列编码器CRC错误次数(软体)(see page 3) Enc CRC Error Count(SW)(see page 3)	-
Pn-D75	串列编码器命令错误次数(see page 3) Enc Comm Error Count(see page 3)	-
Pn-D76	串列编码器逾时错误次数(see page 3) Enc Timeout Counter(see page 3)	-
Pn-D77	第二串列编码器CRC错误次数(硬体)(see page 3) 2nd Enc CRC Error Count (HW)(see page 3)	-
Pn-D78	第二串列编码器CRC错误次数(软体)(see page 3) 2nd Enc CRC Error Count (SW)(see page 3)	-
Pn-D79	第二串列编码器命令错误次数(see page 3) 2nd Enc Comm Error Count(see page 3)	-
Pn-D7A	第二串列编码器逾时错误次数(see page 3) 2nd Enc Timeout Counter(see page 3)	-
Pn-D80	转子惯量估测值(see page 3) Rotor Inertia(see page 3)	$\text{g}\cdot\text{cm}^2$
Pn-D81	转子黏滞系数估测值(see page 3) Rotor Viscosity(see page 3)	$\text{g}\cdot\text{cm}^2/\text{s}$
Pn-D82	编码器解析度 (编码器功能测试)(see page 3) Enc Resolution(Enc Test)(see page 3)	Pulse
Pn-D83	第二编码器解析度 (编码器功能测试)(see page 3) 2nd Enc Resolution(Enc Test)(see page 3)	Pulse
Pn-D84	侦测到的马达极数(see page 3) Tuning Pole Number(see page 3)	-

Pn-D85	侦测到的磁石极对间距(see page 3) Detected Magnetic Pitch(see page 3)	0.1mm
Pn-D86	电流异常跳动次数(see page 3) Current Fault Count(see page 3)	-
Pn-D87	上位WDT错误次数(see page 3) Host WDT Err Count(see page 3)	-
Pn-D88	惯量调机重力补偿扭力命令 ¹ Gravity Comp Torque Cmd ²	0.1%
Pn-D89	电流回路波德频率(see page 3) Bode Freq in Current Loop(see page 3)	Hz
Pn-D8A	电流回路波德增益(see page 3) Bode Mag in Current Loop(see page 3)	0.1dB
Pn-D8B	电流回路波德相位(see page 3) Bode Phase in Current Loop(see page 3)	degree
Pn-D8C	编码器大波补偿结果(see page 3) Enc Sin Error Calib Status(see page 3)	-
Pn-D8D	大波补偿相位(see page 3) Enc Sin Err Calib Phase(see page 3)	degree
Pn-D8E	大波补偿振幅(see page 3) Enc Sin Err Calib Amplitude(see page 3)	arcsec
Pn-D8F	大波补偿速度跳动(see page 3) Enc Sin Err Calib Spd Error(see page 3)	0.01RPM
Pn-D90	第一编码器记忆体操作错误次数(see page 3) Enc Reg Access Error Count(see page 3)	-

1 <http://confluence.syntecclub.com.tw/pages/viewpage.action?pagelId=89660441>

2 <http://confluence.syntecclub.com.tw/pages/viewpage.action?pagelId=89660441>

Pn-D91	第二编码器记忆体操作错误次数(see page 3) 2nd Enc Reg Access Error Count(see page 3)	-
Pn-D92	串行编码器命令最大连续错误次数(see page 3) Enc Max Continuous Cmd Error(see page 3)	-
Pn-D93	第二串行编码器命令最大连续错误次数(see page 3) 2nd Enc Max Continuous Cmd Error(see page 3)	-
Pn-D94	位置扰动命令(see page 3) Position Disturbance Command(see page 3)	Pulse
Pn-D95	第一编码器异常状态的ALMC(see page 3) Enc Error Status ALMC(see page 3)	-
Pn-D96	第二编码器异常状态的ALMC(see page 3) 2nd Enc Error Status ALMC(see page 3)	-
Pn-D97	近接开关马达位置(see page 3) Motor Pos (Proximity Switch)(see page 3)	Pulse
Pn-D98	蒙德后级异常状态(see page 3) Inverter Error(see page 3)	-
Pn-D99	第一编码器QEP断线侦测转速(see page 3) 1st Enc QEP Disconnect Spd(see page 3)	RPM
Pn-D9A	第二编码器QEP断线侦测转速(see page 3) 2nd Enc QEP Disconnect Spd(see page 3)	RPM
Pn-D9B	第一编码器通讯相容性封包(see page 3) Enc Comm Compatible Packet(see page 3)	-
Pn-D9C	第二编码器通讯相容性封包(see page 3) 2nd Enc Comm Compatible Packet(see page 3)	-
Pn-D9D	上位通讯晶片错误次数(see page 3) Host Comm Asic Err Count(see page 3)	-

Pn-D9E	驱动器过电流次数(see page 3) Driver Over Current times(see page 3)	-
Pn-D9F	上位通讯错误次数(see page 3) Host Comm Err Count(see page 3)	-
Pn-DA0	上位中断时间异常次数(see page 3) Host INT Period Err Count(see page 3)	-
Pn-DA1	上位未定义命令次数(see page 3) Host Illegal Command Count(see page 3)	-
Pn-DA2	第一编码器TX封包发送次数(see page 3) Enc TX Delivery Count(see page 3)	
Pn-DA3	第一编码器RX封包接收次数(see page 3) Enc RX Received Count(see page 3)	
Pn-DA4	第二编码器TX封包发送次数(see page 3) 2nd Enc TX Delivery Count(see page 3)	
Pn-DA5	第二编码器RX封包接收次数(see page 3) 2nd Enc RX Received Count(see page 3)	
编号 No.	名称 Title	单位 Unit
Pn-E00	状态变数2 (see page 3) Status Word 2(see page 3)	-
Pn-E01	状态变数3(see page 3) Status Word 3(see page 3)	-
Pn-E02	电器角(see page 3) Electric Angle(see page 3)	0.0001 REV
Pn-E03	电器角命令(see page 3) Electric Angle Command(see page 3)	0.0001 REV

Pn-E04	速度命令 (see page 3) Speed Command (see page 3)	0.01 RPM
Pn-E05	速度回授 (see page 3) Speed Feedback (see page 3)	0.01 RPM
Pn-E06	马达原始转速数据 (see page 3) Raw Speed Feedback (see page 3)	pulse/sample
Pn-E07	感应马达滑差频率 (see page 3) Slip Frequency (see page 3)	0.01% MOT_SPD_NOM * MOT_POLE_NUM / 2
Pn-E08	弱磁控制切换转速 (see page 3) Field Weakening Speed (see page 3)	RPM
Pn-E09	额定电压 (see page 3) Rated Voltage (see page 3)	0.1 V _{rms}
Pn-E0A	VD电压命令 (see page 3) Vd Voltage Command (see page 3)	0.01%
Pn-E0B	VQ电压命令 (see page 3) Vq Voltage Command (see page 3)	0.01%
Pn-E0C	Pre-saturated VD电压命令 (see page 3) Pre-saturated Vd Voltage Command (see page 3)	0.01% MAX_VOLTAGE
Pn-E0D	Pre-saturated VQ (see page 3) 电压命令 (see page 3) Pre-saturated Vq Voltage Command (see page 3)	0.01% MAX_VOLTAGE
Pn-E0E	Vd前馈命令 (see page 3) Feedforward Vd Voltage Command (see page 3)	0.01% MAX_VOLTAGE
Pn-E0F	Vq前馈命令 (see page 3) Feedforward Vq Voltage Command (see page 3)	0.01% MAX_VOLTAGE
Pn-E10	Vdq电压命令 (see page 3) Vdq Voltage Command (see page 3)	0.01%

Pn-E11	Pre-saturated Vdq电压命令 (see page 3) Pre-saturated Vdq Voltage Command(see page 3)	0.01%
Pn-E12	A相电压命令 (see page 3) Va Voltage Command(see page 3)	0.01%
Pn-E13	B相电压命令 (see page 3) Vb Voltage Command(see page 3)	0.01%
Pn-E14	C相电压命令 (see page 3) Vc Voltage Command(see page 3)	0.01%
Pn-E15	磁通命令 (see page 3) Flux Command(see page 3)	0.01% RATED_FLUX
Pn-E16	磁通回授 (see page 3) Flux Feedback(see page 3)	0.01% RATED_FLUX
Pn-E17	目前位置的Cogging大小 (see page 3) Cogging Compensation Value(see page 3)	0.01%
Pn-E18	扰动补偿量 (see page 3) Estimated Disturbance(see page 3)	0.01% MOT_T_NOM
Pn-E19	扰动补偿後的扭力命令 (see page 3) Plant Torque Command(see page 3)	0.01 A
PnE1A	摩擦力补偿扭力 (see page 3) Friction Compensation Torque(see page 3)	0.01% MOT_T_NOM
Pn-E1B	速度回授均线滤波器时间常数 (see page 3) Speed Moving Average Filter Time Constant(see page 3)	0.01ms
Pn-E1C	串列命令LEADTIME (see page 3) Leading Time(see page 3)	us
Pn-E1D	回生电阻开关 Regenerate PWM(see page 3)	-

Pn-E1E	温度校正参考电流(see page 3) Thermal Drift Reference(see page 3)	0.01 A
Pn-E1F	编码器ADC正弦值(see page 3) Encoder ADC Sin Value(see page 3)	-
Pn-E20	编码器ADC余弦值(see page 3) Encoder ADC Cos Value(see page 3)	-
Pn-E21	节距补偿误差值(see page 3) Pitch Error(see page 3)	Pulse
Pn-E22	节距补偿索引(see page 3) Pitch Error Table Index(see page 3)	-
Pn-E23	资料纪录器通道一(see page 3) Data Recorder Channel 1(see page 3)	-
Pn-E24	资料纪录器通道二(see page 3) Data Recorder Channel 2(see page 3)	-
Pn-E25	资料纪录器通道三(see page 3) Data Recorder Channel 3(see page 3)	-
Pn-E26	资料纪录器通道四(see page 3) Data Recorder Channel 4(see page 3)	-
Pn-E27	编码器 Z INDEX 值(see page 3) Encoder Z Index(see page 3)	-
Pn-E28	内外回授位置差值(节距补偿检测用)(see page 3) Position Err(Enc Pitch Calib)(see page 3)	Enc2 Pulse
Pn-E29	弱磁电压控制命令(see page 3) Flux Weakening Ctrl Volt Ref(see page 3)	0.01%
Pn-E2A	弱磁电压控制回授(see page 3) Flux Weakening Ctrl Volt Fbk(see page 3)	0.01%

Pn-E2B	第二编码器ADC正弦值(see page 3) 2nd Encoder ADC Sin Value(see page 3)	-
Pn-E2C	第二编码器ADC余弦值(see page 3) 2nd Encoder ADC Cos Value(see page 3)	-
Pn-E2D	第二编码器Z INDEX值(see page 3) 2nd Encoder Z Index(see page 3)	-
Pn-E2E	ADC CH0资料(see page 3) ADC CH0(see page 3)	-
Pn-E2F	ADC CH1资料(see page 3) ADC CH1(see page 3)	-
Pn-E30	ADC CH2资料(see page 3) ADC CH2(see page 3)	-
Pn-E31	ADC CH3资料(see page 3) ADC CH3(see page 3)	-
Pn-E32	ADC CH4资料(see page 3) ADC CH4(see page 3)	-
Pn-E33	ADC CH5资料(see page 3) ADC CH5(see page 3)	-
Pn-E34	ADC CH6资料(see page 3) ADC CH6(see page 3)	-
Pn-E35	ADC CH7资料(see page 3) ADC CH7(see page 3)	-
Pn-E36	ADC CH8资料(see page 3) ADC CH8(see page 3)	-
Pn-E37	ADC CH9资料(see page 3) ADC CH9(see page 3)	-

Pn-E38	ADC CH10资料(see page 3) ADC CH10(see page 3)	-
Pn-E39	ADC CH11资料(see page 3) ADC CH11(see page 3)	-
Pn-E3A	ADC CH12资料(see page 3) ADC CH12(see page 3)	-
Pn-E3B	ADC CH13资料(see page 3) ADC CH13(see page 3)	-
Pn-E3C	ADC CH14资料(see page 3) ADC CH14(see page 3)	-
Pn-E3D	ADC CH15资料(see page 3) ADC CH15(see page 3)	-
Pn-E3E	UART接收计数(see page 3) UART Receive Count(see page 3)	-
Pn-E3F	UART传送计数(see page 3) UART Transmit Count(see page 3)	-
Pn-E40	UART传送忙碌(see page 3) UART Transmit Busy(see page 3)	-
Pn-E41	控制回路平均执行时间(see page 3) Avg Control Loop Time(see page 3)	us
Pn-E42	控制回路最大执行时间(see page 3) Max Control Loop Time(see page 3)	us
Pn-E43	SlowCtrl回路平均执行时间(see page 3) Avg Slow Control Loop Time(see page 3)	us
Pn-E44	SlowCtrl回路最大执行时间(see page 3) Max Slow Control Loop Time(see page 3)	us

Pn-E45	位置回路平均执行时间(see page 3) Avg Position Loop Time(see page 3)	us
Pn-E46	位置回路最大执行时间(see page 3) Max Position Loop Time(see page 3)	us
Pn-E47	PLC回路平均执行时间(see page 3) Avg PLC Loop Time(see page 3)	us
Pn-E48	PLC回路最大执行时间(see page 3) Max PLC Loop Time(see page 3)	us
Pn-E49	CNC通讯中断平均执行时间(see page 3) Avg CNC Comm Loop Time(see page 3)	us
Pn-E4A	CNC通讯中断最大执行时间(see page 3) Max CNC Comm Loop Time(see page 3)	us
Pn-E4B	Debug scope 0(see page 3)	-
Pn-E4C	Debug scope 1(see page 3)	-
Pn-E4D	Debug scope 2(see page 3)	-
Pn-E4E	Debug scope 3(see page 3)	-
Pn-E4F	Debug scope 4(see page 3)	-
Pn-E50	Debug scope 5(see page 3)	-
Pn-E51	Debug scope 6(see page 3)	-
Pn-E52	Debug scope 7(see page 3)	-
Pn-E53	编码器节距补偿表ADC解析度(see page 3) Enc Pitch Table Resolution(see page 3)	-
Pn-E54	编码器补偿方式版本(see page 3) Enc Compensation Method(see page 3)	-

Pn-E55	第二编码器节距补偿表ADC解析度(see page 3) 2nd Enc Pitch Table Resolution(see page 3)	-
Pn-E56	第二编码器补偿方式版本(see page 3) 2nd Enc Compensation Method(see page 3)	-
Pn-E57	编码器原点偏移量(see page 3) Syntec Encoder Zero Offset(see page 3)	0.001deg
Pn-E58	编码器原始位置资讯(see page 3) Serial Encoder Position Data(see page 3)	-
Pn-E59	编码器内部状态(see page 3) Serial Encoder State(see page 3)	-
Pn-E5A	DSP与FPGA通讯计数(see page 3) DSP to FGPA Comm Count(see page 3)	-
Pn-E5B	马达线对线反电动势(see page 3) Line to Line BackEMF(see page 3)	Vrms
Pn-E5C	马达估测转速(see page 3) Estimated Motor Speed(see page 3)	RPM
Pn-E5D	Message通讯中断平均执行时间(see page 3) Avg Host Msg Processing Time(see page 3)	us
Pn-E5E	Message通讯中断最大执行时间(see page 3) Max Host Msg Processing Time(see page 3)	us
Pn-E5F	第一编码器参数回读状态(see page 3) Encoder Download Status(see page 3)	-
Pn-E60	第二编码器参数回读状态(see page 3) 2nd Encoder Download Status(see page 3)	-
Pn-E61	状态变数4(see page 3) Status Word 4(see page 3)	-

Pn-E62	编码器ADC Z相原始值(see page 3) Encoder ADC Z Value(see page 3)	-
Pn-E63	第二编码器ADC Z相原始值(see page 3) 2nd Encoder ADC Z Value(see page 3)	-
Pn-E64	运算基频(see page 3) Calc. Fundamental Freq(see page 3)	Hz
Pn-E65	回路除频数(see page 3) Loop Divider(see page 3)	-
Pn-E66	系统观测马达速度回授(see page 3) System Motor Speed Feedback(see page 3)	
Pn-E67	系统观测马达速度回授(0.01rpm)(see page 3) System Motor Speed Feedback(0.01rpm)(see page 3)	
Pn-E80	控制器位置命令最大容许差量(see page 3) CNC Position command maximum allowable difference(see page 3)	Pulse
Pn-E82	控制器监看位置回授(see page 3) CNC MonitorPos Fbk(see page 3)	Pulse
Pn-E83	控制器监看第二位置回授(see page 3) CNC Monitor 2nd Pos Fbk(see page 3)	Pulse