Parameter List

Print Date : Dec./13/2024 18:47

Motor Model :	Amp. Model :
File Name :1号伺服Q.ap0	File Date : Sep./06/2024 14:30
Display Level : Advanced Level	

System Parameter

Page	Name	Present Value
--	Amplifier Capacity	100_Ampere
--	Motor Motion	Rotary_Motor
--	Control Power, Input Voltage	200V Class
--	Control Power, Input Type	AC Single-Phase
--	Main Power, Input Voltage	200V_Class
00	Main Power, Input Type	00:_AC_3-Phase
01	Motor Encoder Type	00:_Incremental_ENC
02	Incremental Encoder, Function Setting	00:_Standard
03	Incremental Encoder, Resolution Setting	6000
04	Absolute Encoder, Function Setting	04:PA035C-2.5MH_Manu
05	Absolute Encoder, Resolution Setting	00:_2048_FMT
06	Motor Type	P10B18350B(0310-000E)
08	Control Mode	01:_Velocity
09	Position Loop Control and Position Loop Encoder Selection	00:_Motor_Encoder
0A	External Encoder, Resolution Setting	2000
0B	Regenerative Registor Selection	01:_Built-In_R

General Parameter [Group 0]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	KP1	Position Loop Proportional Gain 1	30	1/s	1	3000	30
01	TPI1	Position Loop Integral Time Constant 1	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
02	KVP1	Velocity Loop Proportional Gain 1	50	Hz	1	2000	50
03	TVI1	Velocity Loop Integral Time Constant 1	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
04	KP2	Position Loop Proportional Gain 2	30	1/s	1	3000	30
05	TPI2	Position Loop Integral Time Constant 2	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
06	KVP2	Velocity Loop Proportional Gain 2	50	Hz	1	2000	50
07	TVI2	Velocity Loop Integral Time Constant 2	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
08	JRAT1	Load Inertia Ratio 1	100	%	0	15000	100
09	JRAT2	Load Inertia Ratio 2	100	%	0	15000	100
0A	FFGN	Feed Forward Gain	0	%	0	100	0
0C	TVCACC	Velocity Command, Acceleration Time Constant	500	ms	0	16000	0
0D	TVCDEC	Velocity Command, Deceleation Time Constant	500	ms	0	16000	0
0E	PCFIL	Position Command Filter	0.0	ms	0.0	2000.0	0.0
0F	FFFIL	Feed Forward Filter	2000	Hz	1	2000	2000
10	VCFIL	Velocity Command Filter	2000	Hz	1	2000	2000
11	TCNFILA	Torque Command, Notch Filter A	2000	Hz	100	2000	2000
12	TCNFILB	Torque Command, Notch Filter B	2000	Hz	100	2000	2000
13	TCFIL1	Torque Command Filter 1	600	Hz	1	2000	600
14	TCFIL2	Torque Command Filter 2	600	Hz	1	2000	600
1D	AFBK	Acceleration Feedback Gain	0	0.1%	-1000	1000	0
1E	AFBFIL	Acceleration Feedback Filter	1500	Hz	1	2000	1500

General Parameter [Group 1]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	INP	In-Position Window	100	Pulse	1	65535	100
01	NEAR	In-Position Near Range	500	Pulse	1	65535	500
02	OFLV	Following Error Limit	1500	x256 Pulse	1	65535	1500
03	PMUL	Position Command, Pulse Multiplier	1		1	63	1
04	GER1	Electric Gear Ratio 1	1/1		*	*	1/1
05	GER2	Electric Gear Ratio 2	1/1		*	*	1/1
06	ENRAT	Encoder Output Pulse Divide Ratio	1/1		*	*	1/1
07	LOWV	Low Speed Range	50	min-1	0	65535	50
08	VA	High Speed Range	1000	min-1	0	65535	1000
09	VCMP	Speed Matching Width	50	min-1	0	65535	50
0A	VC1	Preset Velocity Command 1	100	min-1	0	32767	100
0B	VC2	Preset Velocity Command 2	200	min-1	0	32767	200
0C	VC3	Preset Velocity Command 3	300	min-1	0	32767	300
0D	VCLM	Velocity Limit	65535	min-1	1	65535	65535
0E	TCLM	Internal Torque Limit	100	%	10	500	100
0F	SQTCLM	Torque Limit at Sequence Operation	120	%	10	500	120
10	BONDLY	Delay Time of Engaging Holding Brake	300	ms	0	1000	300
11	BOFFDLY	Delay Time of Releasing Holding Brake	300	ms	0	1000	300

参数列表

电机型号：
Amp. 型号：
文件名： 1号伺服Q.ap0
文件日期： Sep./06/2024 14：30
显示级别： 高级

系统参数

Page	Name	现值
--	放大器容量	100_Ampere
--	电机运动	Rotary_Motor
--	控制电源、输入电压	200V 级
--	控制电源，输入类型	AC 单相
--	主电源、输入电压	200V_Class
00	主电源、输入类型	00：_AC_3 相
01	电机编码器类型	00：_Incremental_ENC
02	增量编码器、功能设置	00：_Standard
03	增量编码器，分辨率设置	6000
04	绝对编码器，功能设置	04：PA035C-2.5MH_Manu
05	绝对编码器，分辨率设置	00：_2048_FMT
06	电机类型	P10B18350B（0310-000E）
08	控制模式	01：_Velocity
09	位置回路控制和位置回路编码器选择	00：_Motor_Encoder
0A	外部编码器，分辨率设置	2000
0B	再生注册器选择	01：_Built-In_R

常规参数 [组 0] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	KP1	位置环路比例增益 1	30	1/s	1	3000	30
01	TPI1	位置环积分时间常数 1	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
02	KVP1	Velocity Loop Proportional Gain 1 （速度环路比例增益 1）	0	Hz	1	2000	50
03	TVI1	速度环积分时间常数 1	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
04	KP2	位置环路比例增益 2	30	1/s	1	3000	30
05	TPI2	位置环积分时间常数 2	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
06	KVP2	速度环路比例增益 2	50	Hz	1	2000	50
07	TVI2	速度环积分时间常数 2	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
08	JRAT1	负载惯量比 1	100	%	0	15000	100
09	JRAT2	负载惯量比 2	100	%	0	15000	100
0A	FFGN	前馈增益	0	%	0	100	0
0C	TVCACC 电视台	Velocity 命令，Acceleration Time Constant	500	ms	0	16000	0
0D	TVCDEC 电视台	Velocity 命令，Deceleation Time Constant	500	ms	0	16000	0
0E	PCFIL	位置命令筛选器	0.0	ms	0.0	2000.0	0.0
0F	FFFIL	前馈滤波器	2000	Hz	1	2000	2000
10	VCFIL 公司	Velocity 命令过滤器	2000	Hz	1	2000	2000
11	TCNFILA	扭矩命令，陷波滤波器 A	2000	Hz	100	2000	2000
12	TCNFILB	扭矩指令，陷波滤波器 B	2000	Hz	100	2000	2000
13	TCFIL1	扭矩指令过滤器 1	600	Hz	1	2000	600
14	TCFIL2	扭矩指令过滤器 2	600	Hz	1	2000	600
1D	AFBK	加速度反馈增益	0	0.1%	-1000	1000	0
1E	空军基地	加速度反馈过滤器	1500	Hz	1	2000	1500

常规参数 [组 1] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	INP	In-Position 窗口	100	脉冲	1	65535	100
01	NEAR	就位近距离	500	脉冲	1	65535	500
02	OFLV	以下错误限制	1500	x256 脉冲	1	65535	1500
03	PMUL	位置命令，脉冲倍增器	1		1	63	1
04	GER1	电动齿轮比 1	1/1		*	*	1/1
05	GER2	电动齿轮比 2	1/1		*	*	1/1
06	恩拉特	编码器输出脉冲分频比	1/1		*	*	1/1
07	LOWV	低速范围	50	min-1	0	65535	50
08	VA	高速范围	1000	min-1	0	65535	1000
09	VCMP	速度匹配宽度	50	min-1	0	65535	50
0A	VC1	预设力度命令 1	100	min-1	0	32767	100
0B	VC2	预设力度命令 2	200	min-1	0	32767	200
0C	VC3	预设力度命令 3	300	min-1	0	32767	300
0D	VCLM	Velocity Limit	65535	min-1	1	65535	65535
0E	TCLM	内部扭矩限制	100	%	10	500	100
0F	SQTCLM	顺序操作时的扭矩限制	120	%	10	500	120
10	邦德利	接合抱闸的延迟时间	300	ms	0	1000	300
11	博夫德利	释放抱闸延迟时间 300		ms	0	1000	300

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name :1号伺服Q.ap0	File Date : Sep./06/2024 14:30
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group 1]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
12	VCGN	Analog Velocity Command Reference	200	min-1/V	0	4000	500
14	TCGN	Analog Torque Command Reference	50	%/V	0	500	50
16	TCOMPGN	Analog Torque Compensation Command, Reference	50	%/V	0	500	50
17	TCOMP	Preset Torque Compensation Comman	0	%	-500	500	0
18	VCOMP	Preset Velocity Compensation Comman	0	min-1	-32768	32767	0
19	BONBGN	Brake Operation Beginning Time	0	ms	0	65535	0
1A	ZV	Speed Zero Range	50	min-1	50	500	50
1B	PFDDLY	Power Failure Detection Delay Time	32	ms	20	1000	32
1C	OLWLV	Overload Warning Level	90	%	20	100	90
1D	OFWLV	Following Error Warning Level	65535	x256 Pulse	1	65535	65535
20	INCEDAT	Incremental Encoder, Count Error Level	128	Pulse	4	65535	128
21	JOGVC	JOG Velocity Command	50	min-1	0	32767	50
22	ATNFIL	Automatic Notch Filter Tuning, Torque Command Amplitude	50	%	10	300	50

General Parameter [Group 2]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	OBLPF1	Observer Output, Low Pass Filter 1	200	Hz	1	2000	200
01	OBLPF2	Observer Output, Low Pass Filter 2	16	Hz	1	2000	16
02	OBG	Observer Compensation Gain	0	%	0	1000	0
03	ANRES	Anti-Resonance Frequency	40	Hz	10	200	40
07	RTLEVEL	Real Time Automatic Tuning Level	0		0	10	0

General Parameter [Group 3]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	PA300	Function Switch 300	00 H		-	-	00 H
01	PA301	Function Switch 301	00 H		-	-	00 H
02	PA302	Function Switch 302	70 H		-	-	00 H
03	PA303	Function Switch 303	01 H		-	-	01 H
04	PA304	Function Switch 304	04 H		-	-	04 H
05	PA305	Function Switch 305	00 H		-	-	00 H
06	PA306	Function Switch 306	00 H		-	-	00 H
07	PA307	Function Switch 307	00 H		-	-	00 H
08	PA308	Function Switch 308	11 H		-	-	11 H

General Parameter [Group 4]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	PA400	Function Switch 400	01 H		-	-	00 H
01	PA401	Function Switch 401	00 H		-	-	00 H
02	PA402	Function Switch 402	51 H		-	-	51 H
03	PA403	Function Switch 403	00 H		-	-	00 H
04	PA404	Function Switch 404	00 H		-	-	00 H

General Parameter [Group 5]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	MON1	Analog Monitor 1, Output Signal Selection	02:_VMON_2mV/min-1		-	-	02:_VMON_2mV/min-1
01	MON2	Analog Monitor 2, Output Signal Selection	01:_TCMON_2V/TR		-	-	01:_TCMON_2V/TR
02	DMON	Digtal Monitor, Output Signal Selection	00:_Always_OFF		-	-	00:_Always_OFF

General Parameter [Group 6]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	PA600	Observer Funcion Selection	00:_OFF		-	-	00:_OFF
01	PA601	Function Switch 601	00 H		-	-	00 H
06	PA606	Function Switch 606	01 H		-	-	01 H

General Parameter [Group 7]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	CLR	Deviation Clear Function	08:_CONT4_ON		-	-	08:_CONT4_ON
01	MS	Control Mode Switching Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable

参数列表

电机型号：
文件名： 1号伺服Q.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Sep./06/2024 14：30

常规参数 [组 1] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
12	VCGN	模拟速度命令参考	200	最小-1/V	0	4000	500
14	TCGN	模拟扭矩命令参考	50	%/V	0	500	50
16	TCOMPGN	模拟扭矩补偿命令，参考	50	%/V	0	500	50
17	TCOMP的	预设扭矩补偿指令0		%	-500	500	0
18	VCOMP 系列	预设速度补偿 Comman 0		min-1	-32768	32767	0
19	邦布恩	制动操作开始时间	0	ms	0	65535	0
1A	零电压	速度零点范围	50	min-1	50	500	50
1B	PFDDLY	电源故障检测延迟时间	32	ms	20	1000	32
1C	OLWLV	超载警告级别	90	%	20	100	90
1D	OFWLV	遵循错误警告级别	65535	x256 脉冲	1	65535	65535
20	INCEDAT 公司	增量编码器，计数错误级别 128		脉冲	4	65535	128
21	JOGVC 公司	JOG Velocity 命令	50	min-1	0	32767	50
22	ATNFIL 公司	自动陷波滤波器调谐，扭矩命令振幅	50	%	10	300	50

常规参数 [组 2] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	OBLPF1	Observer 输出，低通滤波器 1	200	Hz	1	2000	200
01	OBLPF2	Observer 输出，低通滤波器 2	16	Hz	1	2000	16
02	OBG	观察者补偿增益	0	%	0	1000	0
03	蚂蚁	Anti-Resonance Frequency	40	Hz	10	200	40
07	RTLEVEL	实时自动调整级别	0		0	10	0

常规参数 [组 3] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	PA300 系列	功能开关 300	00 H		-	-	00 H
01	PA301 系列	功能开关 301	00 H		-	-	00 H
02	PA302 系列	功能开关 302	70 H		-	-	00 H
03	PA303 系列	功能开关 303	01 H		-	-	01 H
04	PA304 系列	功能开关 304	04 H		-	-	04 H
05	PA305 系列	功能开关 305	00 H		-	-	00 H
06	PA306 系列	功能开关 306	00 H		-	-	00 H
07	PA307 系列	功能开关 307	00 H		-	-	00 H
08	PA308 系列	功能开关 308	11 H		-	-	11 H

常规参数 [组 4] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	PA400 系列	功能开关 400	01 H		-	-	00 H
01	PA401 系列	功能开关 401	00 H		-	-	00 H
02	PA402 系列	功能开关 402	51 H		-	-	51 H
03	PA403 系列	功能开关 403	00 H		-	-	00 H
04	PA404 系列	功能开关 404	00 H		-	-	00 H

常规参数 [组 5] 页面符号

	Name		现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	MON1	模拟监视器 1、输出信号选择	02：_VMON_2mV/分钟-1		-	-	02：_VMON_2mV/分钟-1
01	MON2	模拟监视器 2、输出信号选择	01：_TCMON_2V/TR		-	-	01：_TCMON_2V/TR
02	DMON	数字监视器，输出信号选择	00：_Always_OFF		-	-	00：_Always_OFF

常规参数 [组 6] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	PA600 系列	Observer 函数选择	00：_OFF		-	-	00：_OFF
01	PA601 系列	功能开关 601	00 H		-	-	00 H
06	PA606 系列	功能开关 606	01 H		-	-	01 H

常规参数 [组 7] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	CLR	偏差清除功能	08：_CONT4_ON		-	-	08：_CONT4_ON
01	MS	控制模式切换功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name :1号伺服Q.ap0	File Date : Sep./06/2024 14:30
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group 7]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
02	PCON	Velocity Loop Proportional Control, Switching Function	04:_CONT2_ON		-	-	04:_CONT2_ON
03	GC	Gain Switching Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable

General Parameter [Group 8]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	S-ON	SERVO-ON Function	02:_CONT1_ON		-	-	02:_CONT1_ON
01	AL-RST	Alarm Reset Function	04:_CONT2_ON		-	-	10:_CONT8_ON
02	TL	Torque Limit Function	00:_Always_Disable		-	-	0E:_CONT7_ON
03	ECLR	Absolute Encoder Clear Function	00:_Always_Disable		-	-	06:_CONT3_ON
04	F-OT	Positive Over-Travel Function	00:_Always_Disable		-	-	0D:_CONT6_OFF
05	R-OT	Negative Over-Travel Function	00:_Always_Disable		-	-	0B:_CONT5_OFF
06	INH/Z-STP	Position Command Pulse Inhibit Functic _Velocity Command Zero Clamp Functic	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
07	EXT-E	External Error Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
08	DISCHARG	Main Power Discharge Function	01:_Always_Enable		-	-	01:_Always_Enable
09	EMR	Emergency Stop Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
0A	SP1	Preset Velocity Command Select Input '	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
0B	SP2	Preset Velocity Command Select Input 2	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
0D	DIR	Preset Velocity Command, Direction of Rotation	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
0E	RUN	Preset Velocity Command, Operation Start Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
0F	RUN-F	Preset Velocity Command, Positive Mov Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
10	RUN-R	Preset Velocity Command, Negative Move Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
11	GERS	Electric Gear Switching Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
12	PPCON	Position Loop Proportional Control, Switching Function	01:_Always_Enable		-	-	01:_Always_Enable
14	TCOMPS	Torque Compensation Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
15	VCOMPS	Velocity Compensation Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable

General Parameter [Group 9]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	OUT1	General Purpose Output 1	18:_INP_ON		-	-	18:_INP_ON
01	OUT2	General Purpose Output 2	0C:_TLC_ON		-	-	0C:_TLC_ON
02	OUT3	General Purpose Output 3	02:_S-RDY_ON		-	-	02:_S-RDY_ON
03	OUT4	General Purpose Output 4	0A:_MBR-ON_ON		-	-	0A:_MBR-ON_ON
04	OUT5	General Purpose Output 5	33:_ALM5_OFF		-	-	33:_ALM5_OFF
05	OUT6	General Purpose Output 6	35:_ALM6_OFF		-	-	35:_ALM6_OFF
06	OUT7	General Purpose Output 7	37:_ALM7_OFF		-	-	37:_ALM7_OFF
07	OUT8	General Purpose Output 8	39:_ALM_OFF		-	-	39:_ALM_OFF

参数列表

电机型号：
文件名： 1号伺服Q.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Sep./06/2024 14：30

常规参数 [组 7] 页面元件

		Name	现值	Unit	Min.	Max.	标准值
02	PCON	速度回路比例控制、开关功能	04：_CONT2_ON		-	-	04：_CONT2_ON
03	GC	增益切换功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable

常规参数 [组 8] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	S-ON	SERVO-ON 功能	02：_CONT1_ON		-	-	02：_CONT1_ON
01	AL-RST	警报重置功能	04：_CONT2_ON		-	-	10：_CONT8_ON
02	TL	扭矩限制功能	00：_Always_Disable		-	-	0E：_CONT7_ON
03	ECLR	绝对编码器清除功能	00：_Always_Disable		-	-	06：_CONT3_ON
04	F-OT	正向超程功能	00：_Always_Disable		-	-	0D：_CONT6_OFF
05	R-OT	负超程功能	00：_Always_Disable		-	-	0B：_CONT5_OFF
06	INH/Z-STP（英文）	位置命令 脉冲抑制 功能 速度命令 零点钳位 功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
07	扩展 E	外部错误输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
08	DISCHARG	Main Power Discharge 功能	01：_Always_Enable		-	-	01：_Always_Enable
09	EMR	紧急停止功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
0A	SP1	预设力度命令 选择输入 100：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
0B	SP2	预设力度命令选择输入 200：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
0D	DIR	预设速度命令，旋转方向	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
0E	RUN	预设速度命令，操作开始信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
0F	运行-F	预设力度命令，正 Mov 信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
10	RUN-R 系列	预设力度命令，负移动信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
11	GERS	电动齿轮切换功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
12	PPCON 系列	位置回路比例控制、开关功能	01：_Always_Enable		-	-	01：_Always_Enable
14	TCOMPS	扭矩补偿功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
15	VCOMPS	速度补偿功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable

常规参数 [组 9] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	OUT1	通用输出 1	18：_INP_ON		-	-	18：_INP_ON
01	OUT2	通用输出 2	0C：_TLC_ON		-	-	0C：_TLC_ON
02	OUT3	通用输出 3	02：_S-RDY_ON		-	-	02：_S-RDY_ON
03	OUT4	通用输出 4	0A：_MBR-ON_ON		-	-	0A：_MBR-ON_ON
04	OUT5	通用输出 5	33：_ALM5_OFF		-	-	33：_ALM5_OFF
05	OUT6	通用输出 6	35：_ALM6_OFF		-	-	35：_ALM6_OFF
06	OUT7	通用输出 7	37：_ALM7_OFF		-	-	37：_ALM7_OFF
07	OUT8	通用输出 8	39：_ALM_OFF		-	-	39：_ALM_OFF