Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name : r.ap0	File Date : Dec./13/2024 09:49
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	P60B13200H(0310-02C3)
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	TUNMODE	Tuning Mode	00:_AutoTun		-	-	00:_AutoTun
01	ATCHA	Automatic Tuning Characteristic	00:_Positioning1		-	-	00:_Positioning1
02	ATRES	Automatic Tuning Response	5		1	30	5
03	ATSAVE	Automatic Tuning, Automatic Parameter Saving	00:_Auto_Saving		-	-	00:_Auto_Saving
10	ANFILTC	Automatic Notch Filter Tuning, Torque (Force) Command	50	%	10	100	50
20	ASUPTC	Automatic Vibration Suppressor Frequency Tuning, Torque (Force) Command .	25	%	10	100	25
21	ASUPFC	Automatic Vibration Suppressor Frequency Tuning, Friction Compensation Value .	5	%	0	50	5

General Parameter [Group 1]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
01	PCFIL	Position Command Filter	0.0	ms	0.0	2000.0	0.0
02	KP1	Position Loop Proportional Gain 1	30	1/s	1	3000	30
03	TPI1	Position Loop Integral Time Constant 1	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
04	TRCPGN	Higher Tracking Control, Position Compensation Gain	0	%	0	100	0
05	FFGN	Feed Forward Gain	0	%	0	100	0
08	FFFIL	Feed Forward Filter	2000	Hz	1	2000	2000
10	VCFIL	Velocity Command Filter	2000	Hz	1	2000	2000
12	VDFIL	Velocity Feedback Filter	1500	Hz	1	2000	1500
13	KVP1	Velocity Loop Proportional Gain 1	50	Hz	1	2000	50
14	TVI1	Velocity Loop Integral Time Constant 1	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
15	JRAT1	Load Inertia Ratio (Load Mass Ratio) 1	842	%	0	15000	100
16	TRCVGN	Higher Tracking Control, Velocity Compensation Gain	0	%	0	100	0
17	AFBK	Acceleration Feedback Gain	0.0	%	-100.0	100.0	0.0
18	AFBFIL	Acceleration Feedback Filter	500	Hz	1	2000	500
20	TCFIL1	Torque (Force) Command Filter 1	600	Hz	1	2000	600
21	TCFILOR	Torque (Force) Command Filter Order	2	Order	1	3	2

General Parameter [Group 2]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	SUPFRQ1	Vibration Suppressor Frequency 1	500	Hz	5	500	500
01	SUPLV	Vibration Suppressor Level Selection	0		0	3	0
10	VCNFIL	Velocity Command, Notch Filter	500	Hz	50	500	500
20	TCNFILA	Torque (Force) Command, Notch Filter	2000	Hz	100	2000	2000
21	TCNFPA	TCNFILA, Low Frequency Phase Delay Improvement	0		0	2	0

参数列表

电机型号：
文件名： r.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Dec./13/2024 09：49

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	P60B13200H（0310-02C3）
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

	Name		现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	TUNMODE 调优模式		00：_AutoTun		-	-	00：_AutoTun
01	ATCHA 餐厅	自动调整特性	00：_Positioning1		-	-	00：_Positioning1
02	ATRES 公司	自动优化响应	5		1	30	5
03	ATSAVE	自动调优，自动保存参数	00：_Auto_Saving		-	-	00：_Auto_Saving
10	ANFILTC 公司	自动陷波滤波器调谐，扭矩（力）命令	50	%	10	100	50
20	ASUPTC 公司	自动减振器 频率调整，扭矩（力）命令 .	25	%	10	100	25
21	ASUPFC	自动振动抑制器频率调整，摩擦补偿值。	5	%	0	50	5

常规参数 [组 1] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
01	PCFIL 公司	位置命令筛选器	0.0	ms	0.0	2000.0	0.0
02	KP1	位置环路比例增益 1	30	1/s	1	3000	30
03	TPI1	位置环积分时间常数 1	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
04	TRCPGN	更高的跟踪控制、位置补偿增益	0	%	0	100	0
05	FFGN	前馈增益	0	%	0	100	0
08	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
12	VDFIL 公司	Velocity Feedback Filter（速度反馈滤波器）	1500	Hz	1	2000	1500
13	KVP1	Velocity Loop Proportional Gain 1 （速度环路比例增益 1）	50	Hz	1	2000	50
14	TVI1	速度环积分时间常数 1	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
15	JRAT1	负载惯量比 （Load Mass Ratio） 1	842	%	0	15000	100
16	TRCVGN	更高的跟踪控制、速度补偿增益	0	%	0	100	0
17	AFBK	加速度反馈增益	0.0	%	-100.0	100.0	0.0
18	空军基地	加速度反馈过滤器	500	Hz	1	2000	500
20	TCFIL1	扭矩 （力） 命令过滤器 1	600	Hz	1	2000	600
21	TCFILOR	扭矩 （力） 命令过滤器顺序	2	次序	1	3	2

常规参数 [组 2] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	SUPFRQ1	振动抑制器频率 1	500	Hz	5	500	500
01	超高	振动抑制器级别选择	0		0	3	0
10	VCNFIL	Velocity 命令 > 陷波滤波器	500	Hz	50	500	500
20	TCNFILA	扭矩（力）指令，陷波滤波器 A2000		Hz	100	2000	2000
21	TCNFPA	TCNFILA，低频相位延迟改进	0		0	2	0

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name : r.ap0	File Date : Dec./13/2024 09:49
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group 2]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
22	TCNFILB	Torque (Force) Command, Notch Filter	2000	Hz	100	2000	2000
23	TCNFDB	TCNFILB, Depth Selection	0		0	3	0
24	TCNFILC	Torque (Force) Command, Notch Filter	2000	Hz	100	2000	2000
25	TCNFDC	TCNFILC, Depth Selection	0		0	3	0
26	TCNFILD	Torque (Force) Command, Notch Filter	2000	Hz	100	2000	2000
27	TCNFDD	TCNFILD, Depth Selection	0		0	3	0
30	OBCHA	Observer Characteristic	00:_Low		-	-	00:_Low
31	OBG	Observer Compensation Gain	0	%	0	100	0
32	OBLPF	Observer Output, Low Pass Filter	50	Hz	1	2000	50
33	OBNFIL	Observer Output, Notch Filter	2000	Hz	100	2000	2000

General Parameter [Group 3]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	KP2	Position Loop Proportional Gain 2	30	1/s	1	3000	30
01	TPI2	Position Loop Integral Time Constant 2	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
02	KVP2	Velocity Loop Proportional Gain 2	50	Hz	1	2000	50
03	TVI2	Velocity Loop Integral Time Constant 2	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
04	JRAT2	Load Inertia Ratio (Load Mass Ratio) 2	100	%	0	15000	100
05	TCFIL2	Torque (Force) Command Filter 2	600	Hz	1	2000	600
10	KP3	Position Loop Proportional Gain 3	30	1/s	1	3000	30
11	TPI3	Position Loop Integral Time Constant 3	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
12	KVP3	Velocity Loop Proportional Gain 3	50	Hz	1	2000	50
13	TVI3	Velocity Loop Integral Time Constant 3	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
14	JRAT3	Load Inertia Ratio (Load Mass Ratio) 3	100	%	0	15000	100
15	TCFIL3	Torque (Force) Command Filter 3	600	Hz	1	2000	600
20	KP4	Position Loop Proportional Gain 4	30	1/s	1	3000	30
21	TPI4	Position Loop Integral Time Constant 4	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
22	KVP4	Velocity Loop Proportional Gain 4	50	Hz	1	2000	50
23	TVI4	Velocity Loop Integral Time Constant 4	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
24	JRAT4	Load Inertia Ratio (Load Mass Ratio) 4	100	%	0	15000	100
25	TCFIL4	Torque (Force) Command Filter 4	600	Hz	1	2000	600
30	GCFIL	Low Pass Filter of Gain Switching	0	ms	0	100	0
40	SUPFRQ2	Vibration Suppressor Frequency 2	500	Hz	5	500	500
41	SUPFRQ3	Vibration Suppressor Frequency 3	500	Hz	5	500	500
42	SUPFRQ4	Vibration Suppressor Frequency 4	500	Hz	5	500	500

General Parameter [Group 4]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	CVFIL	Command Velocity, Low Pass Filter	1000	Hz	1	2000	1000
01	CVTH	Command Velocity Threshold	20	min-1	0	65535	20
02	ACCC0	Acceleration Compensation	0	x50 Pulse	-9999	9999	0
03	DECC0	Deceleration Compensation	0	x50 Pulse	-9999	9999	0

General Parameter [Group 8]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	CMDPOL	Command Input Polarity	00:_PC+_VC+_TC+		-	-	00:_PC+_VC+_TC+
01	VC/TC-DB	Analog Input Dead Band	00:_Disabled		-	-	00:_Disabled
02	VCZDAT	Analog Input Dead Band Width	0.0	mV	0.0	6553.5	0.0
11	PCPTYP	Position Command Pulse, Form Selection	00:_F-PC_R-PC		-	-	00:_F-PC_R-PC
12	PCPPOL	Position Command Pulse, Count Polarit	00:_Type1		-	-	00:_Type1
13	PCPFIL	Position Command Pulse, Digital Filter	00:_834nsec		-	-	00:_834nsec
14	PCPMUL	Position Command, Pulse Multiplier	1		1	63	1
15	GER1	Electric Gear Ratio 1	1/1		*	*	1/1
16	GER2	Electric Gear Ratio 2	1/1		*	*	1/1
17	EDGEPOS	Positioning Method	00:_Pulse_Interval		-	-	00:_Pulse_Interval
18	PDEVMON	Inposition / Position Deviation Monitor	00:_After_Filter		-	-	00:_After_Filter
19	CLR	Deviation Clear Selection	00:_Type1		-	-	00:_Type1
23	VCOMSEL	Velocity Compensation Command, Inpu Selection	02:_VCOMP		-	-	02:_VCOMP

参数列表

电机型号：
文件名： r.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Dec./13/2024 09：49

常规参数 [组 2] 页面元件

	Name		现值	Unit	Min.	Max.	标准值
22	TCNFILB	扭矩 （力） 命令 > 陷波滤波器	2000	Hz	100	2000	2000
23	TCNFDB	TCNFILB， 深度选择	0		0	3	0
24	TCNFILC	扭矩 （力） 命令 > 陷波滤波器	2000	Hz	100	2000	2000
25	TCNFDC	TCNFILC，深度选择	0		0	3	0
26	TCNFILD	扭矩 （力） 命令 > 陷波滤波器	2000	Hz	100	2000	2000
27	TCNFDD	TCNFILD，深度选择	0		0	3	0
30	OBCHA	观察者特征	00：_Low		-	-	00：_Low
31	OBG	观察者补偿增益	0	%	0	100	0
32	OBLPF	Observer 输出，低通滤波器	50	Hz	1	2000	50
33	OBNFIL	Observer Output（观察者输出）、Notch Filter（陷波滤波器）	2000	Hz	100	2000	2000

常规参数 [组 3] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	KP2	位置环路比例增益 2	30	1/s	1	3000	30
01	TPI2	位置环积分时间常数 2	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
02	KVP2	速度环路比例增益 2	50	Hz	1	2000	50
03	TVI2	速度环积分时间常数 2	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
04	JRAT2	负载惯量比 （Load Mass Ratio） 2	100	%	0	15000	100
05	TCFIL2	扭矩 （力） 指令过滤器 2	600	Hz	1	2000	600
10	KP3	位置环路比例增益 3	30	1/s	1	3000	30
11	TPI3	位置环积分时间常数 3	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
12	KVP3	速度回路比例增益 3	50	Hz	1	2000	50
13	TVI3	速度环积分时间常数 3	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
14	JRAT3	负载惯量比 （Load Mass Ratio） 3	100	%	0	15000	100
15	TCFIL3	扭矩 （力） 指令过滤器 3	600	Hz	1	2000	600
20	KP4	位置环路比例增益 4	30	1/s	1	3000	30
21	TPI4	位置环积分时间常数 4	1000.0	ms	0.5	1000.0	1000.0
22	KVP4	速度回路比例增益 4	50	Hz	1	2000	50
23	TVI4	速度环积分时间常数 4	20.0	ms	0.5	1000.0	20.0
24	JRAT4	负载惯量比 （Load Mass Ratio） 4	100	%	0	15000	100
25	TCFIL4	扭矩（力）指令过滤器 4	600	Hz	1	2000	600
30	GCFIL 公司	增益切换的低通滤波器	0	ms	0	100	0
40	SUPFRQ2	振动抑制器频率 2	500	Hz	5	500	500
41	SUPFRQ3	振动抑制器频率 3	500	Hz	5	500	500
42	SUPFRQ4	振动抑制器频率 4	500	Hz	5	500	500

常规参数 [组 4] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	CVFIL 公司	Command Velocity，低通滤波器	1000	Hz	1	2000	1000
01	CVTH	命令速度阈值	20	min-1	0	65535	20
02	ACCC0	加速度补偿	0	x50 脉冲	-9999	9999	0
03	十进制 0	减速补偿	0	x50 脉冲	-9999	9999	0

常规参数 [组 8] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	CMDPOL	命令输入极性	00：_PC+_VC+_TC+		-	-	00：_PC+_VC+_TC+
01	VC/TC-DB 系列	模拟输入死区	00：_Disabled		-	-	00：_Disabled
02	VCZDAT	模拟输入死区宽度	0.0	mV	0.0	6553.5	0.0
11	PCPTYP	位置命令 脉冲、表单选择	00：_F-PC_R-电脑		-	-	00：_F-PC_R-电脑
12	PCPPOL 公司	位置指令脉冲，极点计数 00：_Type1			-	-	00：_Type1
13	多普非	位置命令脉冲、数字滤波器	00：_834nsec		-	-	00：_834nsec
14	PCPMUL	位置命令，脉冲倍增器	1		1	63	1
15	GER1	电动齿轮比 1	1/1		*	*	1/1
16	GER2	电动齿轮比 2	1/1		*	*	1/1
17	EDGEPOS 定位方法		00：_Pulse_Interval		-	-	00：_Pulse_Interval
18	PDEVMON 位置 / 位置偏差监视器		00：_After_Filter		-	-	00：_After_Filter
19	CLR	偏差清除选择	00：_Type1		-	-	00：_Type1
23	VCOMSEL	Velocity Compensation 命令，Inpu 选择	02：_VCOMP		-	-	02：_VCOMP

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name : r.ap0	File Date : Dec./13/2024 09:49
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group 8]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
24	VCOMP	Preset Velocity Compensation Comman	0	min-1	-9999	9999	0
25	VCGN	Analog Velocity Command, Reference (Analog Velocity Compensation Command, Ref.)	500	min-1/V	0	4000	500
26	TVCACC	Velocity Command, Acceleration Time Constant	500	ms	0	16000	0
27	TVCDEC	Velocity Command, Deceleation Time Constant	500	ms	0	16000	0
28	VCLM	Velocity Limit	65535	min-1	1	65535	65535
30	TCOMSEL	Torque (Force) Compensation Command, Input Selection	02:_TCOMP		-	-	02:_TCOMP
31	TCOMP1	Preset Torque (Force) Compensation Command 1	0	%	-500	500	0
32	TCOMP2	Preset Torque (Force) Compensation Command 2	0	%	-500	500	0
33	TCGN	Analog Torque (Force) Command, Reference	50	%/V	0	500	50
34	TCOMPGN	Analog Torque Compensation Command, Reference	50	%/V	0	500	50
35	TLSEL	Torque (Force) Limit, Input Selection	00:_TCLM		-	-	00:_TCLM
36	TCLM	Internal Torque (Force) Limit	100	%	10	500	100
37	SQTCLM	Torque (Force) Limit at Sequence Operation	120	%	10	500	120
40	NEAR	In-Position Near Range	500	Pulse	1	65535	500
41	INP	In-Position Window	100	Pulse	1	65535	100
42	ZV	Speed Zero Range	50	min-1	50	500	50
43	LOWV	Low Speed Range	50	min-1	0	65535	50
44	VCMP	Speed Matching Width	50	min-1	0	65535	50
45	VA	High Speed Range	1000	min-1	0	65535	1000
50	VC1	Preset Velocity Command 1	100	min-1	0	32767	100
51	VC2	Preset Velocity Command 2	200	min-1	0	32767	200
52	VC3	Preset Velocity Command 3	300	min-1	0	32767	300
53	VC4	Preset Velocity Command 4	0	min-1	0	32767	0
54	VC5	Preset Velocity Command 5	0	min-1	0	32767	0
55	VC6	Preset Velocity Command 6	0	min-1	0	32767	0
56	VC7	Preset Velocity Command 7	0	min-1	0	32767	0

General Parameter [Group 9]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	F-OT	Positive Over-Travel Function	00:_Always_Disable		-	-	0D:_CONT6_OFF
01	R-OT	Negative Over-Travel Function	00:_Always_Disable		-	-	0B:_CONT5_OFF
02	AL-RST	Alarm Reset Function	04:_CONT2_ON		-	-	10:_CONT8_ON
03	ECLR	Absolute Encoder Clear Function	00:_Always_Disable		-	-	06:_CONT3_ON
04	CLR	Deviation Clear Function	08:_CONT4_ON		-	-	08:_CONT4_ON
05	S-ON	SERVO-ON Function	02:_CONT1_ON		-	-	02:_CONT1_ON
10	MS	Control Mode Switching Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
11	INH/Z-STP	Position Command Pulse Inhibit Functic and Velocity Command Zero Clamp Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
12	GERS	Electric Gear Switching Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
13	GC1	Gain Switching Function, Select Input 1	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
14	GC2	Gain Switching Function, Select Input 2	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
15	SUPFSEL1	Vibration Suppressor Frequency, Select Input 1	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
16	SUPFSEL2	Vibration Suppressor Frequency, Select Input 2	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
17	PLPCON	Position Loop Proportional Control, Switching Function	01:_Always_Enable		-	-	01:_Always_Enable
26	VLPCON	Velocity Loop Proportional Control, Switching Function	04:_CONT2_ON		-	-	04:_CONT2_ON
27	VCOMPS	Velocity Compensation Function, Select Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
30	TCOMPS1	Torque (Force) Compensation Function Select Input 1	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable

参数列表

电机型号：
文件名： r.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Dec./13/2024 09：49

常规参数 [组 8] 页面元件

		Name	现值	Unit	Min.	Max.	标准值
24	VCOMP 系列	预设速度补偿 Comman 0		min-1	-9999	9999	0
25	VCGN	模拟速度命令，参考 （Analog Velocity Compensation Command， Ref.）	500	最小-1/V	0	4000	500
26	TVCACC 电视台	Velocity 命令，Acceleration Time Constant	500	ms	0	16000	0
27	TVCDEC 电视台	Velocity 命令，Deceleation Time Constant	500	ms	0	16000	0
28	VCLM	Velocity Limit	65535	min-1	1	65535	65535
30	TCOMSEL	扭矩（力）补偿命令，输入选择	02：_TCOMP		-	-	02：_TCOMP
31	TCOMP1	预设扭矩（力）补偿指令 1	0	%	-500	500	0
32	TCOMP2	预设扭矩（力）补偿指令 2	0	%	-500	500	0
33	TCGN	模拟扭矩（力）命令，参考	50	%/V	0	500	50
34	TCOMPGN	模拟扭矩补偿命令，参考	50	%/V	0	500	50
35	TLSEL	扭矩（力）限制，输入选择	00：_TCLM		-	-	00：_TCLM
36	TCLM	内部扭矩（力）限制	100	%	10	500	100
37	SQTCLM	顺序操作时的扭矩（力）限制	120	%	10	500	120
40	NEAR	就位近距离	500	脉冲	1	65535	500
41	INP	In-Position 窗口	100	脉冲	1	65535	100
42	ZV	速度零点范围	50	min-1	50	500	50
43	LOWV	低速范围	50	min-1	0	65535	50
44	VCMP	速度匹配宽度	50	min-1	0	65535	50
45	VA	高速范围	1000	min-1	0	65535	1000
50	VC1	预设力度命令 1	100	min-1	0	32767	100
51	VC2	预设力度命令 2	200	min-1	0	32767	200
52	VC3	预设力度命令 3	300	min-1	0	32767	300
53	VC4	预设力度命令 4	0	min-1	0	32767	0
54	VC5	预设力度指令 5	0	min-1	0	32767	0
55	VC6	预设力度命令 6	0	min-1	0	32767	0
56	VC7	预设力度指令 7	0	min-1	0	32767	0

常规参数 [组 9] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	F-OT	正向超程功能	00：_Always_Disable		-	-	0D：_CONT6_OFF
01	R-OT	负超程功能	00：_Always_Disable		-	-	0B：_CONT5_OFF
02	AL-RST	警报重置功能	04：_CONT2_ON		-	-	10：_CONT8_ON
03	ECLR	绝对编码器清除功能	00：_Always_Disable		-	-	06：_CONT3_ON
04	CLR	偏差清除功能	08：_CONT4_ON		-	-	08：_CONT4_ON
05	S-ON	SERVO-ON 功能	02：_CONT1_ON		-	-	02：_CONT1_ON
10	MS	控制模式切换功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
11	INH/Z-STP	位置命令脉冲抑制功能和速度命令零点钳位功能（英文）	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
12	GERS	电动齿轮切换功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
13	GC1	增益切换功能，选择输入 1 00：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
14	GC2	增益切换功能，选择输入 2 00：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
15	SUPFSEL1	Vibration Suppressor Frequency（振动抑制器频率），选择 Input 1（输入 1）	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
16	SUPFSEL2	Vibration Suppressor Frequency（振动抑制器频率），选择输入 2	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
17	PLPCON	位置回路比例控制、开关功能	01：_Always_Enable		-	-	01：_Always_Enable
26	超临界控	速度回路比例控制、开关功能	04：_CONT2_ON		-	-	04：_CONT2_ON
27	VCOMPS	速度补偿功能，选择输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
30	TCOMPS1	扭矩（力）补偿功能 选择输入 1	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name : r.ap0	File Date : Dec./13/2024 09:49
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group 9]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
31	TCOMPS2	Torque (Force) Compensation Function Select Input 2	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
32	TL	Torque (Force) Limit, Input Selection	00:_Always_Disable		-	-	0E:_CONT7_ON
33	OBS	Disturbance Observer	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
40	EXT-E	External Error Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
41	DISCHARG	Main Power Discharge Function	01:_Always_Enable		-	-	01:_Always_Enable
42	EMR	Emergency Stop Function	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
50	SP1	Preset Velocity Command, Select Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
51	SP2	Preset Velocity Command, Select Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
52	SP3	Preset Velocity Command, Select Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
53	DIR	Preset Velocity Command, Direction of Move	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
54	RUN	Preset Velocity Command, Operation Start Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
55	RUN-F	Preset Velocity Command, Positive Mov Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable
56	RUN-R	Preset Velocity Command, Negative Move Signal Input	00:_Always_Disable		-	-	00:_Always_Disable

General Parameter [Group A]

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
10	DMON	Digital Monitor, Output Signal Selection	00:_Always_OFF		-	-	00:_Always_OFF
11	MON1	Analog Monitor 1, Output Signal Selection	05:_VMON_2mV/min-1		-	-	05:_VMON_2mV/min-1
12	MON2	Analog Monitor 2, Output Signal Selection	01:_TMON_2V/TR		-	-	02:_TCMON_2V/TR
13	MONPOL	Analog Monitor, Output Polarity	00:_MON1+_MON2+		-	-	00:_MON1+_MON2+
20	COMAXIS	Setup Software, Communication Axis Number	01:_#1		-	-	01:_#1
21	COMBAUD	Setup Software, Communication Baud Rate	05:_38400bps		-	-	05:_38400bps

General Parameter [Group B]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	JOGVC	JOG Velocity Command	50	min-1	0	32767	50
10	DBOPE	Dynamic Brake Action Selection	04:_SB___Free		-	-	04:_SB___Free
11	ACTOT	Over-Travel Action Selection	00:_CMDINH_SB_SON		-	-	00:_CMDINH_SB_SON
12	ACTEMR	Emergency Stop Operation	00:_SERVO-BRAKE		-	-	00:_SERVO-BRAKE
13	BONDLY	Delay Time of Engaging Holding Brake	300	ms	0	1000	300
14	BOFFDLY	Delay Time of Releasing Holding Brake	300	ms	0	1000	300
15	BONBGN	Brake Operation Beginning Time	0	ms	0	65535	0
16	PFDDLY	Power Failure Detection Delay Time	32	ms	20	1000	32
20	OFWLV	Following Error Warning Level	65535	x1024Pulse	1	65535	65535
21	OFLV	Following Error Limit	500	x1024Pulse	1	65535	500
22	OLWLV	Overload Warning Level	90	%	20	100	90
23	VFBALM	Speed Feedback Error (ALM_C3) Detection	01:_Enabled		-	-	01:_Enabled
24	VCALM	Speed Control Error (ALM_C2) Detectic	00:_Disabled		-	-	00:_Disabled

参数列表

电机型号：
文件名： r.ap0
显示级别： 高级

Amp. 型号：
文件日期： Dec./13/2024 09：49

常规参数 [组 9] 页面元件

		Name	现值	Unit	Min.	Max.	标准值
31	TCOMPS2	扭矩（力）补偿功能 选择输入 2	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
32	TL	扭矩（力）限制，输入选择	00：_Always_Disable		-	-	0E：_CONT7_ON
33	OBS	干扰观察器	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
40	扩展 E	外部错误输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
41	DISCHARG	Main Power Discharge 功能	01：_Always_Enable		-	-	01：_Always_Enable
42	EMR	紧急停止功能	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
50	SP1	预设力度命令，选择输入 00：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
51	SP2	预设力度命令，选择输入 00：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
52	SP3	预设力度命令，选择输入 00：_Always_Disable			-	-	00：_Always_Disable
53	DIR	预设速度命令，移动方向	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
54	RUN	预设速度命令，操作开始信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
55	运行-F	预设力度命令，正 Mov 信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable
56	RUN-R 系列	预设力度命令，负移动信号输入	00：_Always_Disable		-	-	00：_Always_Disable

常规参数 [组 A] 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
10	DMON	数字监视器， 输出信号选择 00：_Always_OFF			-	-	00：_Always_OFF
11	MON1	模拟监视器 1、输出信号选择	05：_VMON_2mV/分钟-1		-	-	05：_VMON_2mV/分钟-1
12	MON2	模拟监视器 2、输出信号选择	01：_TMON_2V/TR		-	-	02：_TCMON_2V/TR
13	世界刑警	模拟监视器，输出极性	00：_MON1+_MON2+		-	-	00：_MON1+_MON2+
20	康赛克斯	设置软件、通信轴数	01:_#1		-	-	01:_#1
21	康波	设置软件、通信波特率	05：_38400bps		-	-	05：_38400bps

常规参数 [组 B] 页面元件名称

			现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	JOGVC 公司	JOG Velocity 命令	50	min-1	0	32767	50
10	DBOPE	动态制动操作选择	04：_SB___Free		-	-	04：_SB___Free
11	ACTOT	超行程操作选择	00：_CMDINH_SB_SON		-	-	00：_CMDINH_SB_SON
12	行动者	紧急停止操作	00：_SERVO-制动器		-	-	00：_SERVO-制动器
13	邦德利	接合抱闸的延迟时间	300	ms	0	1000	300
14	博夫德利	释放抱闸延迟时间 300		ms	0	1000	300
15	邦布恩	制动操作开始时间	0	ms	0	65535	0
16	PFDDLY	电源故障检测延迟时间	32	ms	20	1000	32
20	OFWLV	遵循错误警告级别	65535	x1024脉冲 1		65535	65535
21	OFLV	以下错误限制	500	x1024脉冲 1		65535	500
22	OLWLV	超载警告级别	90	%	20	100	90
23	VFBALM	速度反馈误差 （ALM_C3） 检测	01：_Enabled		-	-	01：_Enabled
24	VCALM 系列	速度控制错误 （ALM_C2） 侦测 00：_Disabled			-	-	00：_Disabled

Parameter List

Motor Model :	Amp. Model :
File Name : r.ap0	File Date : Dec./13/2024 09:49
Display Level : Advanced Level	

General Parameter [Group C]

Page	Symbol	Name	Present Value	Unit	Min.	Max.	Standard Value
00	ABS/INCSY	Position detection system choice	00:_Absolute		-	-	00:_Absolute
01	ENFIL	Motor Incremental Encoder, Digital Filte	01:_220nsec		-	-	01:_220nsec
02	EX-ENFIL	External Incremental Encoder, Digital Filter (Hall Sensor Digital Filter)	01:_220nsec		-	-	01:_220nsec
04	PULOUTSE	Encoder Pulse Divided Output, Selectio	00:_Motor_Enc.		-	-	00:_Motor_Enc.
05	ENRAT	Encoder Output Pulse, Divide Ratio	1/1		*	*	1/1
06	PULOUTPO	Encoder Pulse Divided output, Polarity	00:_Type1		-	-	00:_Type1
07	PSOFORM	Encoder Signal Output (PS), Format	00:_Binary		-	-	00:_Binary
08	ECLRFUNC	Abusolute Encoder Clear Function Selection	00:_Status_MultiTurn		-	-	00:_Status_MultiTurn

参数列表

电机型号：

Amp. 型号：

文件名： r.ap0

文件日期： Dec./13/2024 09：49

显示级别： 高级

常规参数 [组 C] 页面符号

	Name		现值	Unit	Min.	Max.	标准值
00	ABS/INCSY	位置检测系统选择	00：_Absolute		-	-	00：_Absolute
01	ENFIL	系列 电机增量编码器，数字滤波器	01：_220nsec		-	-	01：_220nsec
02	EX-ENFIL	外部增量编码器，数字滤波器（霍尔传感器数字滤波器）	01：_220nsec		-	-	01：_220nsec
04	PULOUTSE	Encoder 脉冲分频输出，Selectio	00：_Motor_Enc。		-	-	00：_Motor_Enc.
05	恩拉特	编码器输出脉冲、分频比	1/1		*	*	1/1
06	PULOUTPO	Encoder 脉冲分频输出，极性	00：_Type1		-	-	00：_Type1
07	PSOFORM	编码器信号输出 （PS），格式	00：_Binary		-	-	00：_Binary
08	ECLRFUNC	Abusolute 编码器清除功能选择	00：_Status_MultiTurn		-	-	00：_Status_MultiTurn