

TC861X 系列伺服驱动器说明书

一 概述

1.1 产品简介

伺服系统是以机械参数为控制对象的自动控制系统。是输出量能够自动、快速、准确地跟随输入量的变化的随动系统。交流伺服技术发展至今，技术成熟，性能不断提高，广泛应用于纺织机械、印刷包装机、数控机床、以及自动化生产线等领域。

多普康 TC861X 系列交流伺服驱动系统，采用数字信号处理器 DSP，大规模可编程门阵列 CPLD，以及智能化的集成功率模块 IPM，集成度高、体积小、运行稳定。各种硬件保护和软件报警完善，可以避免危险和方便判断故障。

产品的质量稳定，散热性能好，返修率低。产品操作简单，安装参数设定完成后无需操作即可正常工作，运行稳定，对其他设备也无干扰现象。采用最优的 PID 算法，采用空间矢量控制。响应快，跟随性好，精度高、生产效率高，相较于国内外同类产品有一定优势。

基本规格

电源	主电源	相数	三相或者单相
		电压频率	AC220V -15% +10% (单相-10% +10%) 50/60HZ
	控制电源	相数	单相
		电压频率	AC220V -15% +10% 50/60HZ
控制方式			SVPWM 正弦波驱动
反馈			增量式 2500 线 编码器
功能·输入输出信号	指令序列输入 (CONT1~5)		①伺服使能②+超程③-超程④紧急停止⑤复位⑥清除偏差⑦切换控制模式⑧外部再生电阻过热⑨多段速选择⑩
	指令序列输出 (OUT1~4)		①伺服就绪②定位结束③伺服报警检出④超程检出⑤紧急停止检出⑥零偏差⑦零速度⑧电流限制检出⑨制动时间
	编码器信号分频输出	分频设置	脉冲输出设定 16~2500 (pulse/rev)
		信号形式	①差分线驱动 A 相、B 相、Z 相②集电极开路输出 Z 相
	位置控制	最大命令脉冲频率	最大输入脉冲频率差分 500KHZ，集电极开路 200KHZ
		输入脉冲信号形式	①RS-422 驱动线信号②集电极开路连线方式信号的 2 种方式
		输出脉冲种类	①命令脉冲/命令符号②正转脉冲/反转脉冲③90 度相位差信号 3 种方式
		命令脉冲补偿	命令脉冲补偿 α 、命令脉冲补偿 $\alpha 1$ 、命令脉冲补偿 $\alpha 2$ 、命令脉冲补偿 3/命令脉冲补偿 β 作为位置命令，可以设置四种命令脉冲补

			偿，并可随时切换
	输入位置控制		①命令脉冲补偿 α 选择 1②命令脉冲补偿 α 选择 2③清除偏差④禁止命令脉冲，以上的功能可分配在指令序列输入 CONT1~5
速度控制	速度控制范围		1:5000
	设定加减速时间		0~10s 对应 0~最大转速；加速时间和减速时间可以分别设定，可分别设定 2 种加速/减速时间，并能进行 S 字加减速
	输入外部速度命令		利用模拟量电压命令可以进行速度控制，由参考设定-10V~+10V 输入，电压与速度相对应
	设定内部速度		可以设置 3 种内部速度
	输入速度控制		①多段速度选择 1②多段速度选择 2③正转④反转⑤选择加减速时间，以上的功能可分配在指令序列输入 CONT1~5
转矩控制	输入外部转矩命令		利用模拟量电压命令可以进行转矩控制，由参考设定-10V~+10V 输入，电压与转矩相对应
	输入转矩		①正转②反转，以上的功能可分配在指令序列输入 CONT1~5
		控制	
	再生制动		驱动器内部已内置制动电阻，外置可选择
	控制方式		①位置控制②速度控制③转矩控制④位置-速度控制⑤位置-转矩控制⑥速度-转矩控制
	电子齿轮比		1~32767/1~32767
	监视功能		反馈速度、命令速度、平均转矩、峰值力矩、反馈当前位置、命令当前位置、位置偏差量、直流母线电压、散热器温度、输入电压、输入信号、输出信号、命令累积脉冲、输入脉冲串频率、当前报警、报警记录、顺序模式等
	键盘、显示		四个功能按键、5 位 LED 数码管显示
	附属功能		零速钳位功能、简单方便自整定
保护			过电流、过速度、过电压、编码器故障、存储器故障、再生电阻过热、过负载、欠压、过压、偏差超出、放大器过热
使用环境	放置场所		室内、海拔高度 1000m 以下、无尘、无腐蚀性气体、无阳光直射
	温度/湿度		0~40° C/1080%不凝露
	耐振动/耐冲击		4.9 (m/s ²) /19.6 (m/s ²)

1.2 确认事项

产品(多普康伺服)抵达后, 请打开包装, 确认下列的内容。

确认事项
1. 包装箱是否完好、货物是否因运输受损
2. 核对驱动器和伺服电机铭牌, 收到货物型号是否为所定货物
3. 核对送货单, 附件是否齐全

完整可操作的伺服组件应包括:

- (1) 伺服驱动器及伺服电机。
- (2) 一条与电机 W U V PE 相连接的动力输出配线。(选购品)
- (3) 一条与电机编码器相连接的编码器配线。(选购品)
- (4) 与上位机连接的控制配线。(订购) 如果发现有何异常情况, 请立即与您购入该产品时的销售店或本公司的销售人员联系。

1.3 伺服电机型号说明

130	ST	—	Z	M	050	C	2	A	—	X	S	A	/	Z
1	2		3	4	5	6	7	8		9	10	11	12	13

- 1: 表示机座号。
- 2: 表示性能参数代号, ST 代表正弦波驱动的永磁同步交流伺服电机。
- 3: 表示制动, 第三位缺省表示不带制动装置。
- 4: 表示反馈类型, M 代表光电编码器, X 代表旋转变压器, G 代表测速发电机。
- 5: 表示输出力矩×0.1NM。
- 6: 表示额定转速:
 - A 代表 1500r/min
 - B 代表 2000 r/min
 - C 代表 2500r/min
 - D 代表 3000r/min
 - E 代表 1000r/min
- 7: 控制器输入 3 相 220V。
- 8: 输出轴形式:
 - A 代表直轴, 带键, 键宽 6mm
 - B 代表直轴无键
 - C 代表直轴带键, 键宽 8mm
 - D 代表直轴带键, 键宽 5mm
 - E 代表直轴带键, 键宽 10mm
- 9: 派生号。

10: 派生号。

11: 代表是否配带同步轮, S 表示配带 18 齿同步轮, 该位缺省表示不带同步轮。

12: A 代表配带 20 齿同步轮

13: 区分细节差别, Z 代表电机轴为特制的轴肩锥度, F1 代表 160 特种法兰

1.4 产品外观

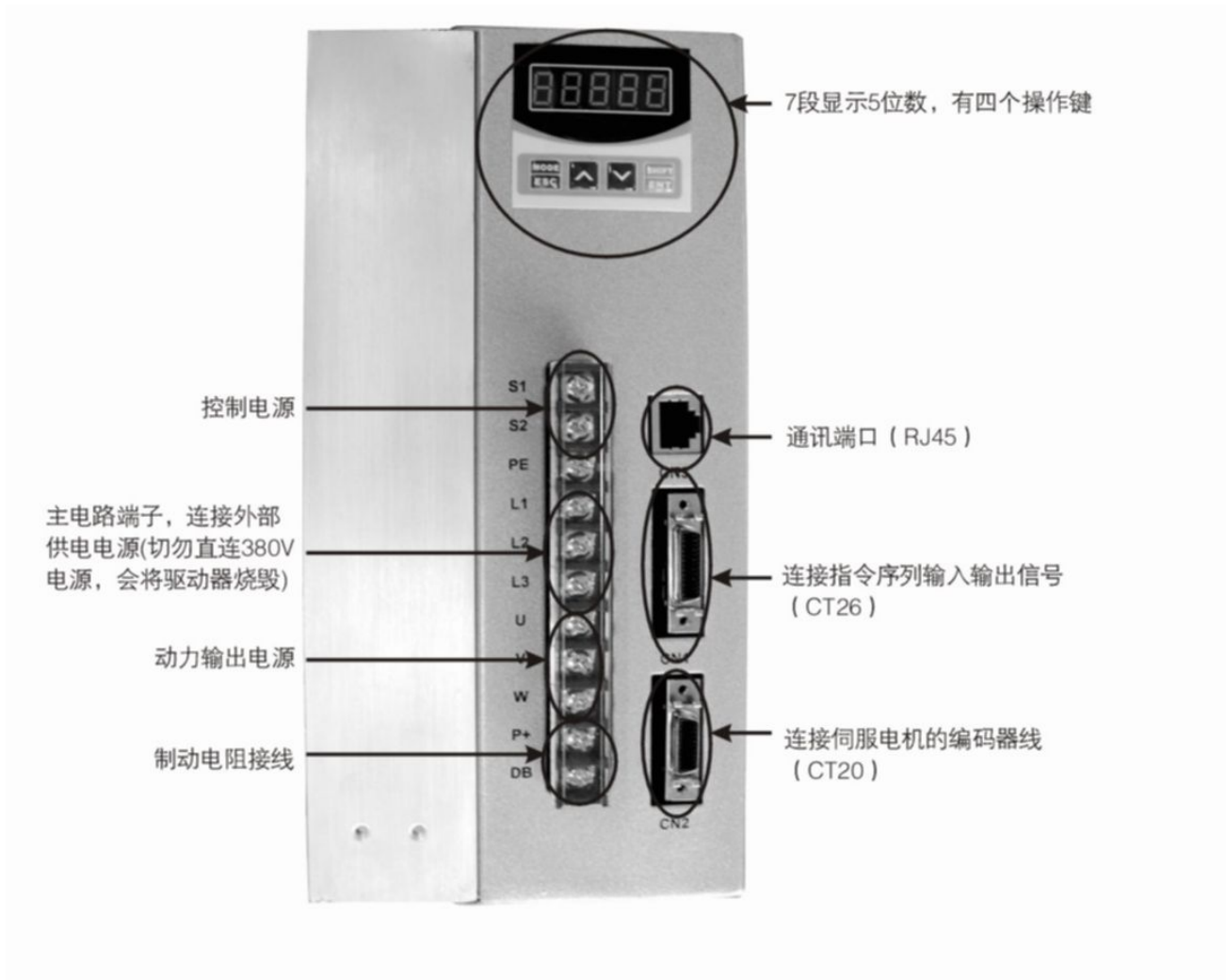
1) 4A 以下伺服驱动器外观

2) 4~8A 伺服驱动器外观



3) 8~12A 伺服驱动器外观

4) 12~30A 伺服驱动器外观

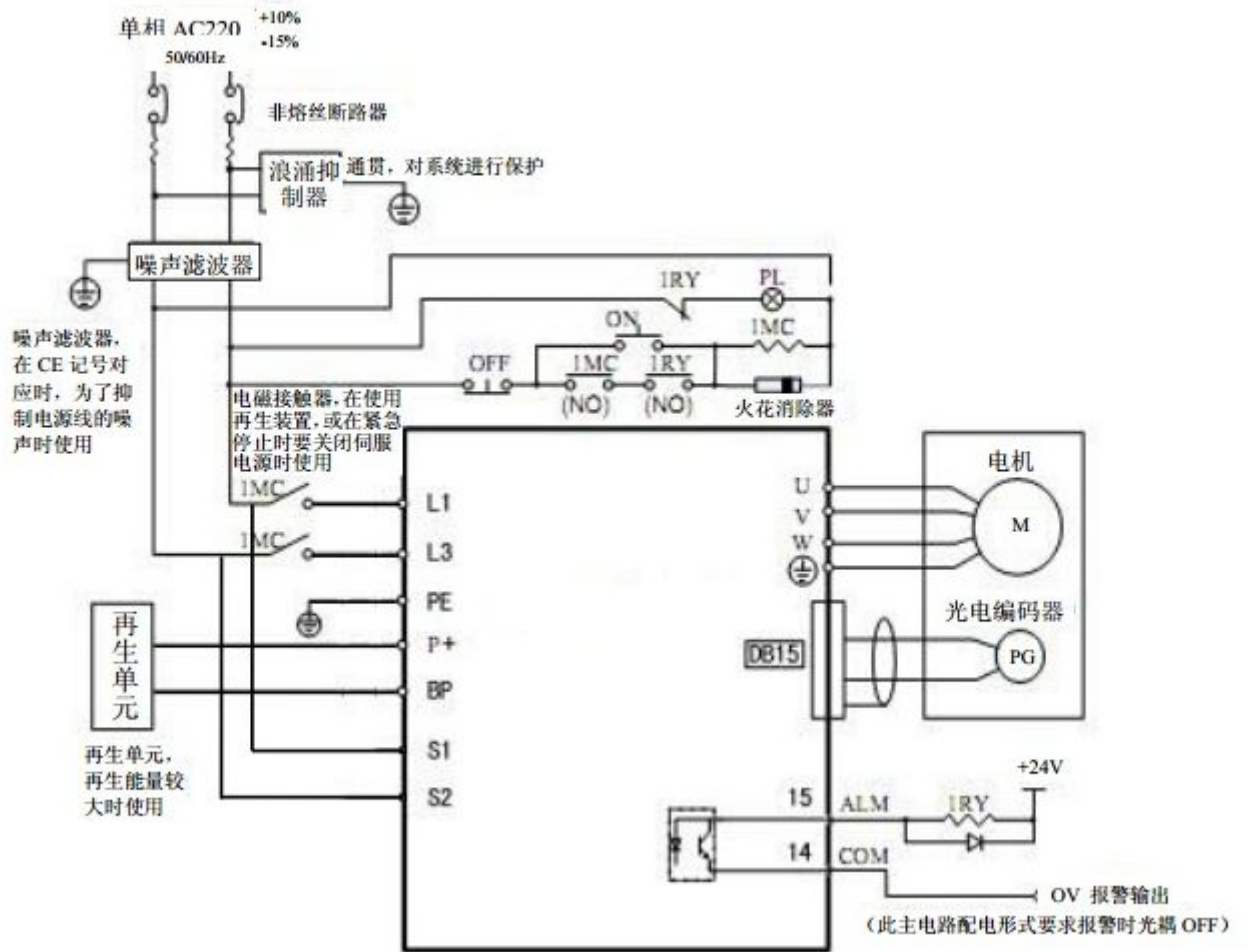


二、配线及详细说明

2.1 接线图

TC8611 驱动器接线图

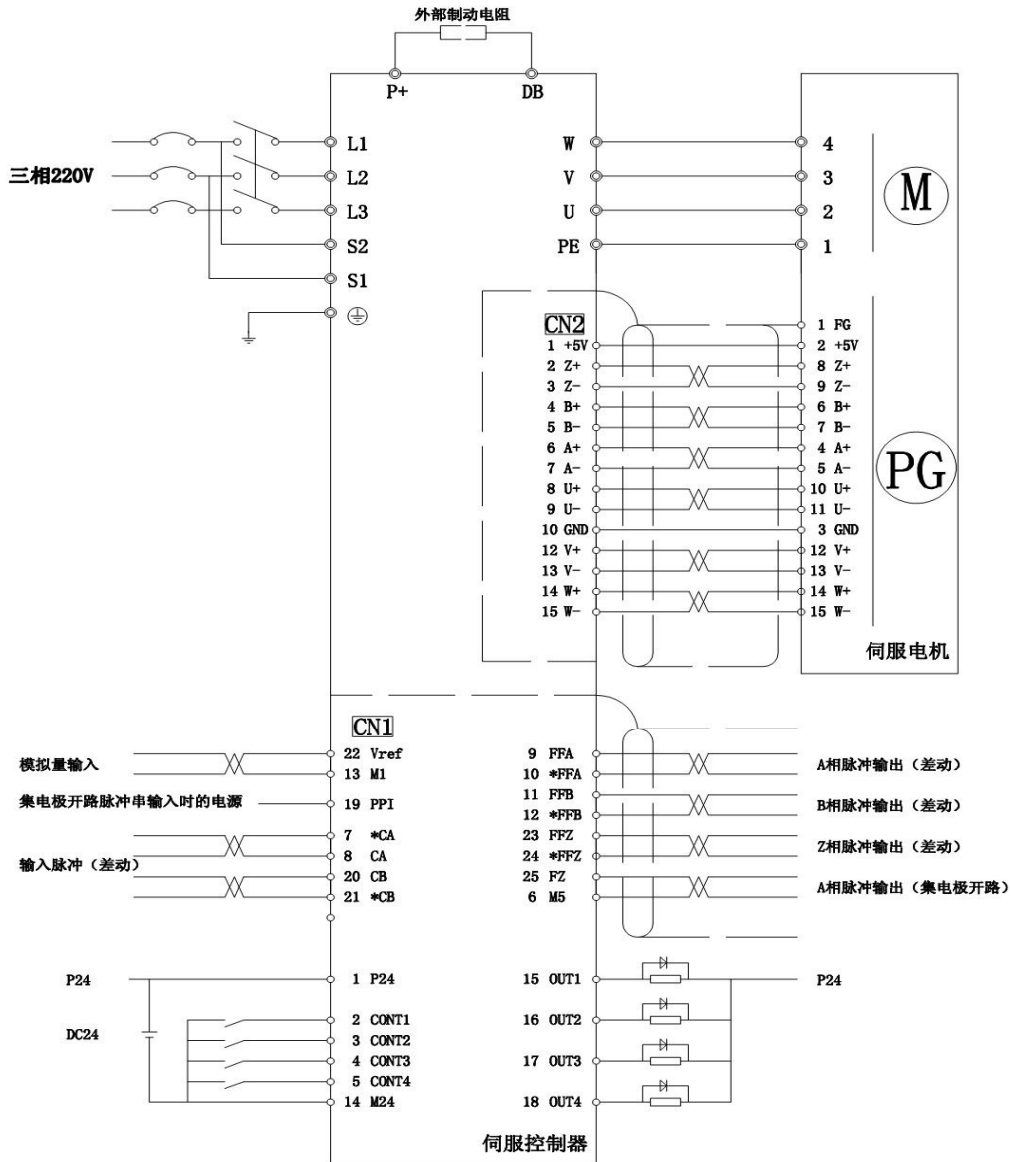
伺服驱动器与外部设备连接图



TC8612-TC8614 系列驱动器接线图

输入电源：单相 200~230V 或三相 200~230V

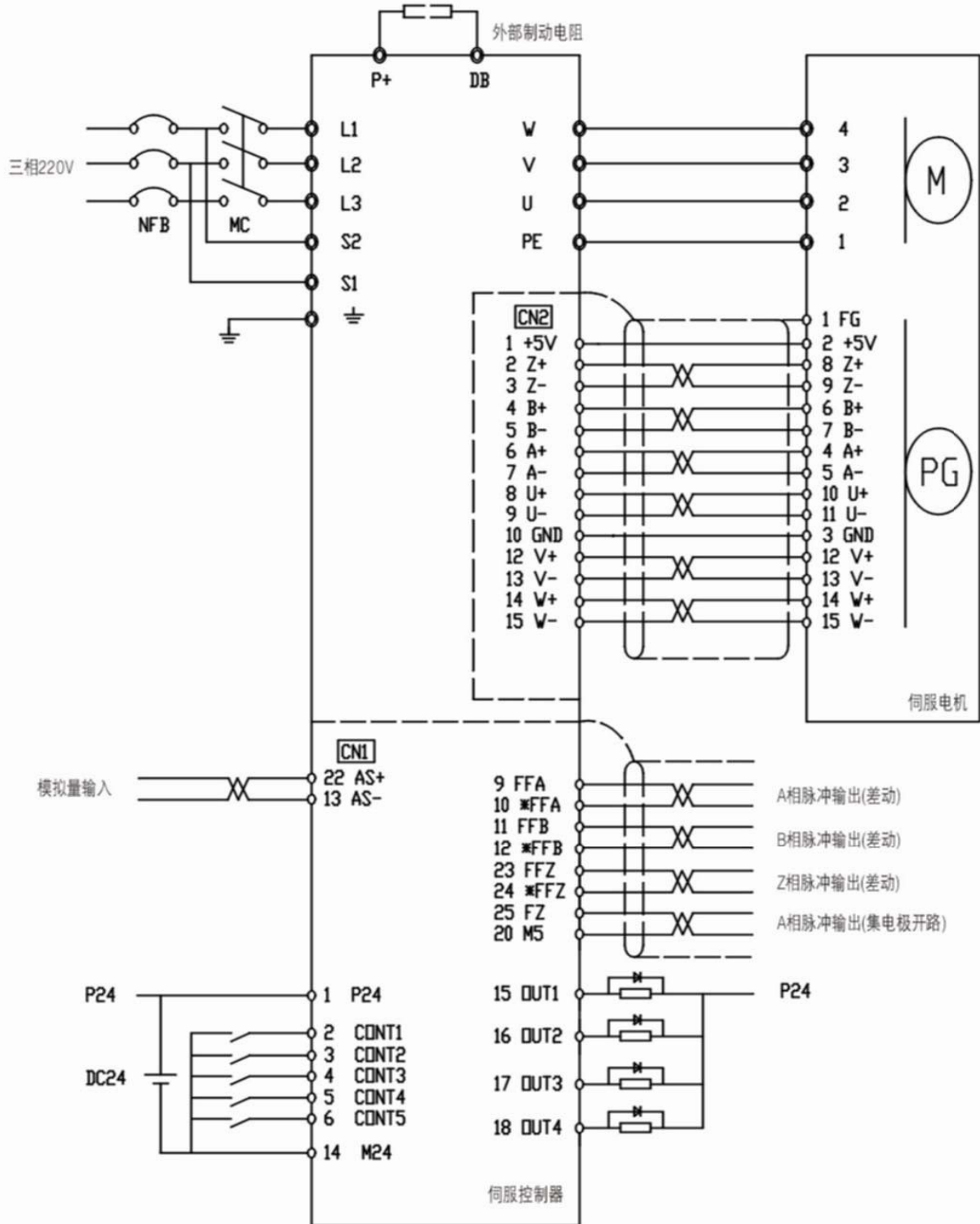
1-1 通用型驱动器接线图



注:

- 1、屏蔽线连接 CN1、CN2 的插头座接地。
- 2、控制电源 S1、S2 必须对应连接；有主电源时才能运行。
- 3、以上配图是参考图，实际使用中必须按照用户手册说明内容接线。输入电源：单相 200~230V 或三相 200~230V

1-2 模拟量专用型驱动器接线图



注:

- 1、屏蔽线连接CN1、CN2的插头座接地。
- 2、控制电源S1、S2必须对应连接；只有主电源时才能运行。
- 3、以上配线是参考图，实际使用中必须按照用户手册几说明内容接线。

2.2 供电电源

向伺服放大器供给单相 220V 或三相 220V 的商用电源。

单相时，连接到 L1、L3 端子上，三相时连接到 L1、L2、L3 端子上。不管是单相还是三相供电，都必须将辅助控制电源 S1、S2 与 L1、L2 连接起来，即 L1、L2 必须分别与 S1，S2 连接起来，三相时，任意将其中的两相与辅助控制电源端 S1、S2 相连接。

电压：单相 200~230V -10%~+10%、三相 200~230V -15%~+10% 频率：50/60Hz

相数：单相(动力电源 L1、L2)、三相(动力电源 L1、L2、L3)/单相(控制电源 s1, s2)

※若给定电源电压超出限定值，则会损坏伺服放大器。

2.3 指令控制序列输入输出(CN1)

伺服放大器的连接器 1(CN1)上，连接与上位控制器的控制信号。各信号定义如下表

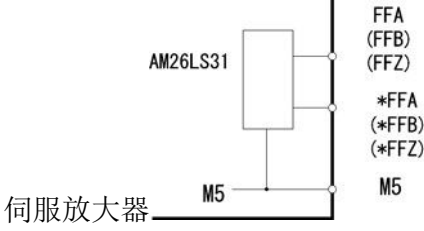
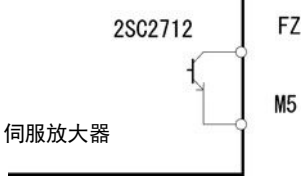
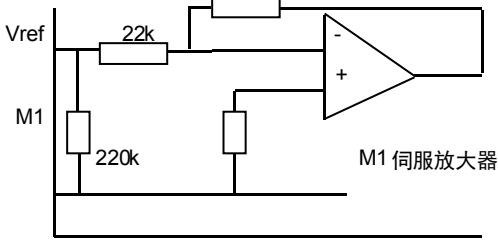
代号	CN1 插头编号		信号名称	功能及定义
	通用型	模拟量 专用型		
P24 M24	1 14	1 14	控制信号输入 输出用电源	控制信号输入输出信号用输入电源。 (DC24V/0.3A)
CONT1 CONT2 CONT3 CONT4 CONT5	2 3 4 5 6	2 3 4 5 6	输入指令控制 序列	输入指令控制序列信号。 (DC24V/10mA) CONT1: 伺服使能 (RUN) CONT2: (出厂时无指定) CONT3: (出厂时无指定) CONT4: (出厂时无指定) CONT5: (出厂时无指定)
OUT1 OUT2 OUT3 OUT4	15 16 17 18	15 16 17 18	输出指令控制 序列	输出指令控制序列信号。(最大 DC30V/50mA) OUT1 : (出厂时无指定) OUT2: (出厂时无指定) OUT3: (出厂时无指定) OUT4: (出厂时无指定)
PPI CA *CA CB *CB	19 8 7 20 21		输入脉冲串 差分输入或者 极电极开路输 入	PPI: 集电极开路电源输入 (DC24V +5%/-5%) 差分输入时 CA, *CA, CB, *CB: 最大输入频率 500kHz 集电极开路输入时*CA, *CB: 最大输入频率 100kHz 有命令脉冲/符号、正转/反转脉冲及 90 度相位差 2 路信号选择脉冲串的形态。

FFA	9	9	码盘分频信号输出	是分频输出端子。输出与伺服电机的旋转量成正比的90度相位差2路信号。 (差分方式输出) FZ 端子是集电极开路 Z 相脉冲输出。 (最大 DC30V/50mA) M5: 标准电位
*FFA	10	10		
FFB	11	11		
*FFB	12	12		
FFZ	23	23		
*FFZ	24	24		
FZ	25	25		
M5	6	20		
Vref	22	22	模拟量输入	是模拟电压的输入端子。
M1	13	13		输入速度控制时的速度命令电压、转矩控制时的转矩命令电压。-10~+10v 标准电位为 M1 端子。

※端子符号 M1 不与端子符号 M5、M24 连接。

接口电路图

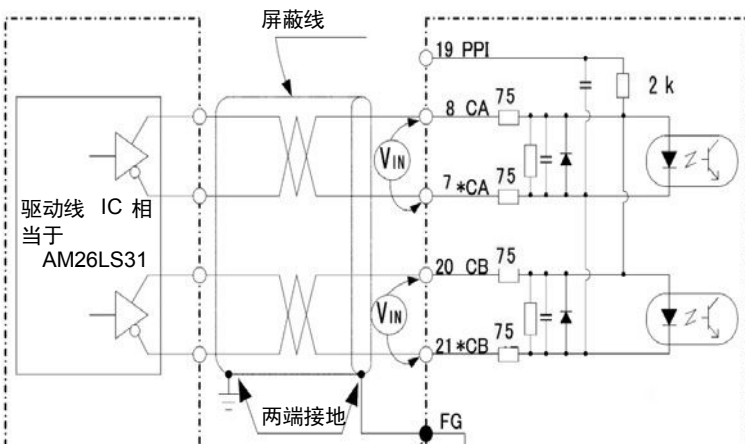
信号名称	电路
输入指令控制序列 接口规格 DC24V/10mA (每 1 点)	
输出指令控制序列 接口规格 DC30V/50mA(最大)	
输入脉冲串 接口规格差动输入 (驱动线)	

<p>输出脉冲串 接口规格差动输出 (驱动线)</p>	
<p>输出脉冲串 (集电极开路) 接口规格 DC30V/50mA(最大)</p>	
<p>模拟量输入 接口规格输入阻抗 20k Ω</p>	

■ 输入脉冲串的配线实例

虽然也可以进行 DC12V 输入，但配线不同。

① 差动输出设备的情况



V_{in} : CA-*CA (CB-*CB) 间的电压振幅应在 2.8V-3.7V 内。

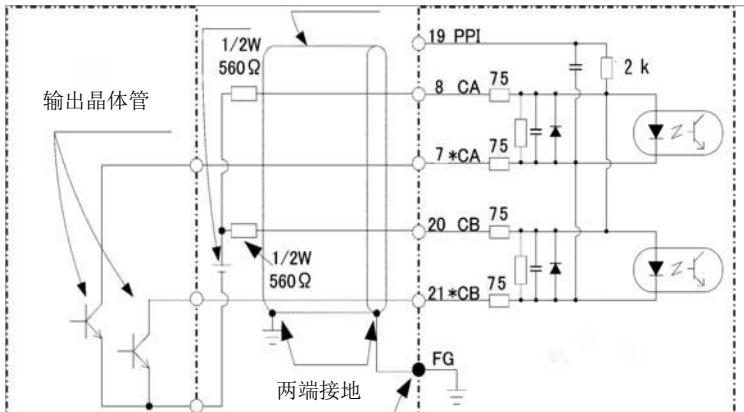
(超过此范围，有时输入脉冲不被接受。)

上位脉冲发生部分 接到插头座上

伺服驱动器

②集电极开路输入设备的情况 (DC24V 输入)

DC12V
电源 屏蔽线



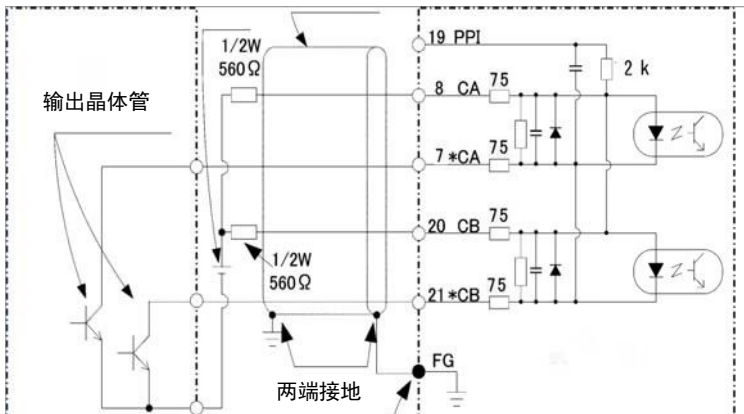
DC24V 电源：电源电压范围应在 DC24 ±5% 以内。

另外，本电路最大需 40mA 的电源。请准备相当充裕的电源。

上位脉冲发生部分 接到插头座上 伺服驱动器

③集电极开路输出设备的情况 (DC12V 输入)

DC12V
电源 屏蔽线



DC12V 电源：电源电压范围应在 DC12±5% 以内。

另外，本电路最大需 40mA 的电源。请准备相当充裕的电源。

上位脉冲发生部分 接到插头座上 伺服驱动器

2.4 编码器 (CN2)

将伺服电机的编码器信号接到伺服放大器的连接器 2 (CN2)。

驱动器侧 CN2 管脚定义

CN2 端子号	信号名称	功能
1	+5V	伺服电机光电编码器用+5V 电源正端
2	Z+	与伺服电机光电编码 Z+相连接
3	Z-	与伺服电机光电编码 Z-相连接
4	B+	与伺服电机光电编码 B+相连接
5	B-	与伺服电机光电编码 B-相连接
6	A+	与伺服电机光电编码 A+相连接

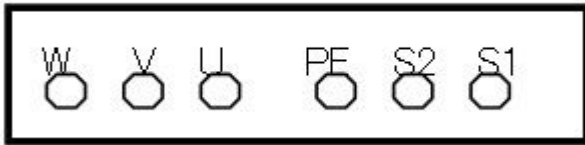
7	A-	与伺服电机光电编码 A-相连接
8	U+	与伺服电机光电编码 U+相连接
9	U-	与伺服电机光电编码 U-相连接
10	GND	伺服电机光电编码器用电源地
11		
12	V+	与伺服电机光电编码 V+相连接
13	V-	与伺服电机光电编码 V-相连接
14	W+	与伺服电机光电编码 W+相连接
15	W-	与伺服电机光电编码 W-相连接

伺服电机的反负荷侧内装 2500 线的编码器；编码器的配线接到伺服放大器的连接器 2 (CN2) 上。编码器的最大配线长度为 15m，根据配线用电缆线而受到制约。

伺服电机侧光电编码器输出管脚定义

编码器端子号	信号名称	功能
1	FG	屏蔽地
2	+5V	与伺服驱动器 CN2 端子+5V 相连接
3	GND	与伺服驱动器 CN2 端子 GND 相连接
4	A+	与伺服驱动器 CN2 端子 A+相连接
5	A-	与伺服驱动器 CN2 端子 A-相连接
6	B+	与伺服驱动器 CN2 端子 B+相连接
7	B-	与伺服驱动器 CN2 端子 B-相连接
8	Z+	与伺服驱动器 CN2 端子 Z+相连接
9	Z-	与伺服驱动器 CN2 端子 Z-相连接
10	U+	与伺服驱动器 CN2 端子 U+相连接
11	U-	与伺服驱动器 CN2 端子 U-相连接
12	V+	与伺服驱动器 CN2 端子 V+相连接
13	V-	与伺服驱动器 CN2 端子 V-相连接
14	W+	与伺服驱动器 CN2 端子 W+相连接
15	W-	与伺服驱动器 CN2 端子 W-相连接

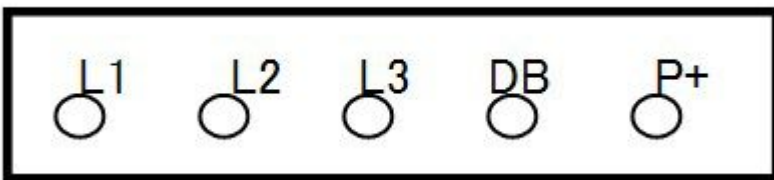
2.5 控制电源、动力



W, V, U, PE 对应 4, 3, 2, 1 为伺服电机供电用接口。

S2, S1 控制器正常工作的交流 220V 辅助电源 (-10%~+10%), 必须与直流母线 L1、L2、L3 任两相连接时放大器才能正常工作

2.6 主电源、制动电阻



L1, L2, L3 单相 200~230V -10%~+10%、三相 200~230V -15%~+10%

DB; P+ 制动电阻大于等于 20 欧, 大于等于 50 瓦【已内置在伺服放大器散热片处 (80 瓦, 60 欧), 制动功率不足需另接】

三、伺服参数说明

3.1 参数设置

设置方法

利用 **MODE/ESC** 键选择参数编集模式, 切换到 PN-01, 利用 **▼** / **▲** 键选择参数编号。长按 **SHIFT/ENT** 键 1 秒以上进入参数设定。

3.2 参数一览表

编号	名称	设定范围	初始值	更改
01	命令脉冲补偿 α	1~32767 (1 刻度)	4	一直
02	命令脉冲补偿 β	1~32767 (1 刻度)	1	一直
03	输入脉冲串形式	0: 命令脉冲/命令符号 2: 正转脉冲/反转脉冲 1: 90 度相位差 2 路信号	2	断电

04	转动方向切换/ 输出脉冲相位切换	0: 正方向正转(CCW)/B 相进给 1: 正方向反转(CW)/B 相进给 2: 正方向正转(CCW)/A 相进给 3: 正方向反转(CW)/A 相进给	0	断电
05 ~ 08	由制造商调整	-	-	-
09	控制模式切换	0: 位置 1: 2: 转矩 3: 速度位置↔速度 4: 位置↔转矩 5: 速度↔转矩	0	断电
10	CONT1 信号分配	0~21(1 刻度) 1: 伺服启动[RUN]	1[RUN]	断电
11	CONT2 信号分配	0: 无指定 3: +OT	0	断电
12	CONT3 信号分配	2: 复位[RST] 5: 紧急停止[EMG]	0	断电
13	CONT4 信号分配	4: -OT 7: 清除偏差 8: 外部再生电阻 11: 禁止命令脉冲 过热 13: 命令脉冲 α 选	0	断电
14	CONT5 信号分配	12: 命令脉冲 α 选 择 1 择 0 15: 手动正转 14: 控制模式切换 [FWD] 16: 手动反转[REV] 17: 多段速度 1 18: 多段速度 2 [X1] [X2] 19: 加减速时间选 20: 电流限制有效 择 21: 空转[BX]	0	断电
15	OUT1 信号分配	0~10(1 刻度)	0	断电
16	OUT2 信号分配	0: 无指定	0	断电
17	OUT3 信号分配	2: 定位结束[PSET] 1: 准备就绪[RDY] 4: 报警检出: b 接 3: 报警检出: a 点 接点	0	断电
18	OUT4 信号分配	6: OT 检出 7: 强制停止检出 8: 零偏差 9: 零速度 10: 电流限制检出 11: 制动时间	0	断电
19	输出脉冲数	16~2500[脉冲](1 刻度)	2500	断电

20	由制造商调整	-	-	-
21	零偏差幅度	1~2000[脉冲](1 刻度)	400	一直
22	偏差超出程度	10~10000[×100 脉冲](1 刻度)	2000	一直

23	零速度幅度	10~2000[r/min](1 刻度)	50	一直
24	定位结束判定时间	0.000~1.000 秒(0.001 刻度)	0.000	一直
25	最大电流限定值	0~300%(1 刻度)	300	一直
26	电压不足时报警检出	0: 不检出, 1: 检出	1	断电
27	电压不足时启动	0: 急减速停止, 1: 空转	1	断电
28	由制造商调整	-	-	-
29	禁止换写参数	0: 可重写, 1: 禁止重写	0	一直
30	触摸面板初始显示	0~18(1 刻度)	4	断电
31	内部速度 1	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)	200.0	一直
32	内部速度 2	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)	500.0	一直
33	内部速度 3	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)	1000.0	一直
34	最大转速	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)	2500.0	一直
35	加速时间 1(兼试运行)	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)	0.100	一直
36	减速时间 1(兼试运行)	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)	0.100	一直
37	加速时间 2	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)	0.500	一直
38	减速时间 2	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)	0.500	一直
39	零速钳位电平	0.0~500.0[r/min](0.1 刻度)	0.0	一直
40	位置调节器增益 1	1~400[rad/sec](1 刻度)	25	一直
41	速度调节器增益 1	1~1000[Hz](1 刻度)	100	一直
42	速度调节器积分系数 1	0~4096 (1 刻度)	400	一直
43	S 字时间常数	0.0~100.0[msec](0.1 刻度)	2.0	一直
44	前馈增益	0.000~1.200(0.001 刻度)	0.000	一直
45	前馈过滤器时间常数	0.00~250.00[msec](0.1 刻度)	1.0	一直
46	转矩过滤器时间常数	0.00~20.00[msec](0.01 刻度)	0.00	一直
47	速度设定过滤器	0.00~20.00[msec](0.01 刻度)	0.00	一直
48	增益切换主要原因	0: 位置偏差(×10), 1: 反馈速度, 2: 命令速度	1	一直
49	增益切换水平	1~1000 (1 刻度)	100	一直
50	增益切换时间常数	0~100[msec] (1 刻度)	10	一直
51	位置调节器增益 2	1~300% (1 刻度)	100	一直

52	速度调节器增益 2	1~300% (1 刻度)	100	一直
53	速度调节器积分系数 2	1~300% (1 刻度)	100	一直
54	模拟量设定过滤器	0.000~9.999[msec] (0.001 刻度)	0.000	一直
55	由制造商调整	-	-	-
56	断使能后的减速时间	0.001~9.999[msec] (0.001 刻度)	0.001	一直
57 ~ 59	由制造商调整	-	-	-
60	位置给定过滤器系数	0~100.00[rad~sec] (0.01 刻度)	0.00	一直
61	由制造商调整	-	-	-
62	开风扇温度	30~70° C (1 刻度)	50	断电
63	由制造商调整	-	-	-
64	电机额定转速	50~3000[rpm] (1 刻度)	2500	断电
65	电机额定电流	1~20.0[A] (0.1 刻度)	5.0	断电
66	电机额定电压	110~230[V] (1 刻度)	220	断电
67	电机额定转矩	1.00~10.00[NM] (0.01 刻度)	5.00	断电
68	电机极对数	1~6 (1 刻度)	4	断电
69	编码器线数	1000~5000 (1 刻度)	2500	断电
70	模拟量命令增益	±0.00~±1.50 (0.01 刻度)	1.00	一直
71	模拟量命令补偿	-2000~+2000	(出厂时设定)	一直
72 ~ 73	由制造商调整	-	-	-
74	CONT 一直有效 1	0~21	0	断电
75	CONT 一直有效 2		0	断电
76	CONT 一直有效 3		0	断电
77	CONT 一直有效 4		0	断电
78	命令脉冲补偿 α 1	1~32767 (1 刻度)	1	一直
79	命令脉冲补偿 α 2		1	一直
80	命令脉冲补偿 α 3		1	一直
81	通讯协议	0~8	3	断电
82	站号	1~31	1	断电

83	波特率	0: 38400[bps] 、 1: 19200[bps] 、 3: 9600[bps]	1	断电
84	简易调整: 行程设定	0.5~200.0[rev] (0.1 刻度)	2.0	一直
85	简易调整: 速度设定	10.0~最大转速[r/min] (0.1 刻度)	200.0	一直
86	简易调整: 计时器设定	0.01~5.00[sec] (0.01 刻度)	0.50	一直
87	简易调整: 计数器设定	0~1000	10	一直
88 ~ 90	由制造商调整	-	-	-
91	测试电流给定	0~3.00(倍)	1.00	一直
92	测试速度给定 FN-10	0.0~最大转速[r/min]	200.0	一直
93	测试运行方式	0: 位置 1: 速度 2: 电流	1	一直
94	点动速度给定 FN-01	0.00~最大转速[r/min]	50.0	一直
95 ~ 96	由制造商调整	-	-	-
97	电流调节器截止频率	100~3000[HZ] (1 刻度)	1500	断电
98	电流调节器积分时间	0~4096 (1 刻度)	80	断电
99	由制造商调整	-	-	-

3.3 参数说明

按编号顺序记载参数的设定内容。

Pn-01 /Pn-02

编号	名称	设定范围	初始值	变更
01	命令脉冲补偿 α	1~32767 (1 刻度)	4	一直
02	命令脉冲补偿 β	1~32767 (1 刻度)	1	一直

只在位置控制时有效。以每一命令脉冲的机械系统的移动量为单位量设定参数(电子齿轮)。

利用以下计算式计算。

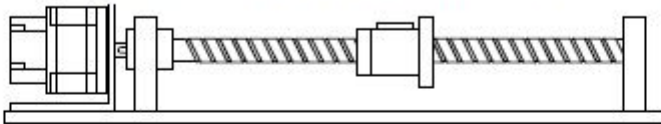
■ 命令脉冲补偿 α / β 计算式

$$\frac{(\text{伺服电机旋转 1 周时的机械系统移动量})}{10000 \text{ 脉冲/转}} \times \frac{\text{命令脉冲补偿 } \alpha}{\text{命令脉冲补偿 } \beta} = (\text{单位量})^*$$

※ 单位量为上位机输入一个脉冲时电机所走的距离 (mm)。

$$\frac{\text{命令脉冲补偿 } \alpha}{\text{命令脉冲补偿 } \beta} = \frac{10000 \text{ 脉冲/转}}{(\text{伺服电机旋转 1 周时的机械系统移动量})} \times (\text{单位量})$$

将 10[mm] 导线上的螺钉连接到伺服电机的输出轴上，以 1/100 为设定单位时

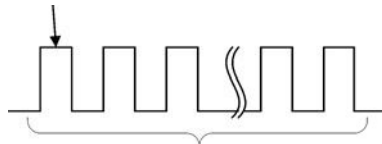


$$\frac{(\text{伺服电机旋转一周时的机械系统移动量})}{10000 \text{ 脉冲/转}} \times \frac{\text{命令脉冲补偿 } \alpha}{\text{命令脉冲补偿 } \beta} = (\text{单位量})$$

$$\frac{10\text{mm}}{10000 \text{ 脉冲/转}} \times \frac{\text{命令脉冲补偿 } \alpha}{\text{命令脉冲补偿 } \beta} = 1/100$$

因此，命令脉冲补偿 $\alpha=10$ 、命令脉冲补偿 $\beta=1$ 。
根据上述设定，脉冲串输入 1 个脉冲相当于机械系统的移动量为 0.01mm。

1000 脉冲 10mm(电机旋转 1 周)



提示：当伺服电机旋转一周时的机械系统的移动量中有 π 时，355/113 可以近似。
输出脉冲数和命令脉冲补偿无关。根据参数 19 号的设定值，电机轴正转时，输出 B 相进给 90° 相位差 2 路信号。

Pn-03

编号	名称	设定范围	初始值	变更
03	输入脉冲串形式	0: 命令脉冲/命令符号 2: 正转脉冲/反转脉冲 1: 90 度相位差 2 路信号	2	断电

只在位置控制时有效。

可以选择输入脉冲串端子的信号形式。

可以设定伺服放大器的输入脉冲串端子[CA]、[*CA]、[CB]、[*CB]的脉冲串的形式。

最大输入频率在差动输入时为 500[KHz]，在集电极开路输入时为 100[kHz]。

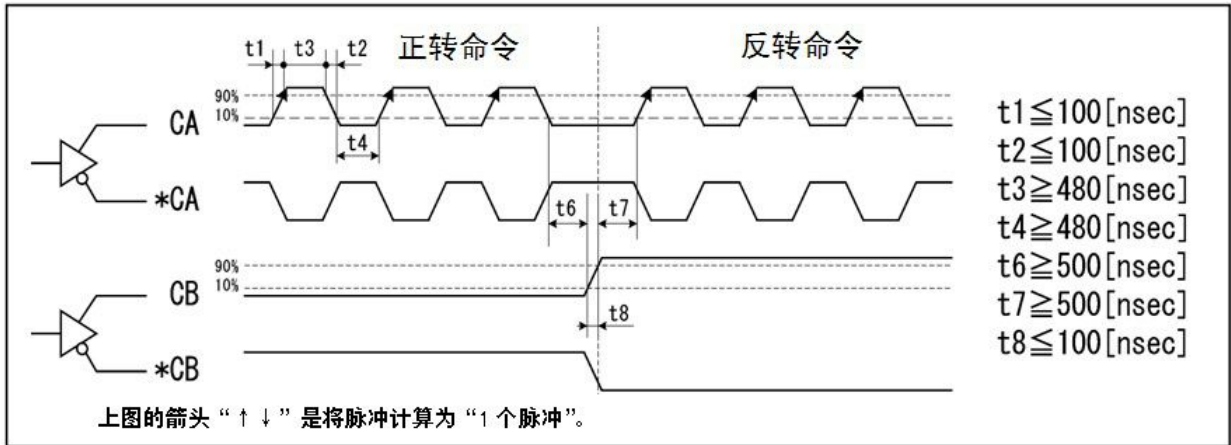
但是，请输入各种信号，以满足以下条件。

(信号 CA、*CA、CB、*CB 各自条件相同)

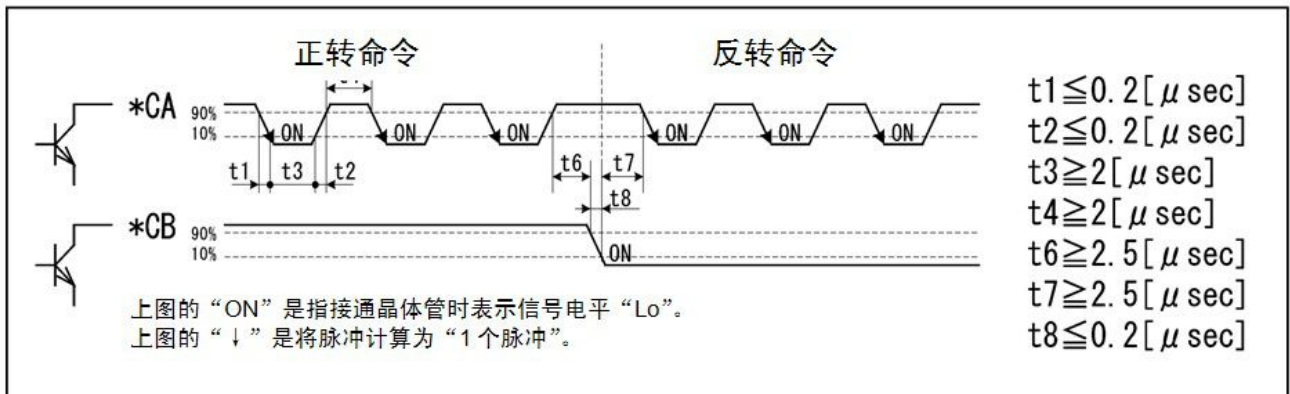
■ 命令脉冲/命令符号(参数 03 的设定值: 0)

用命令脉冲表示旋转量，用命令符号表示旋转方向。

• 差动输入

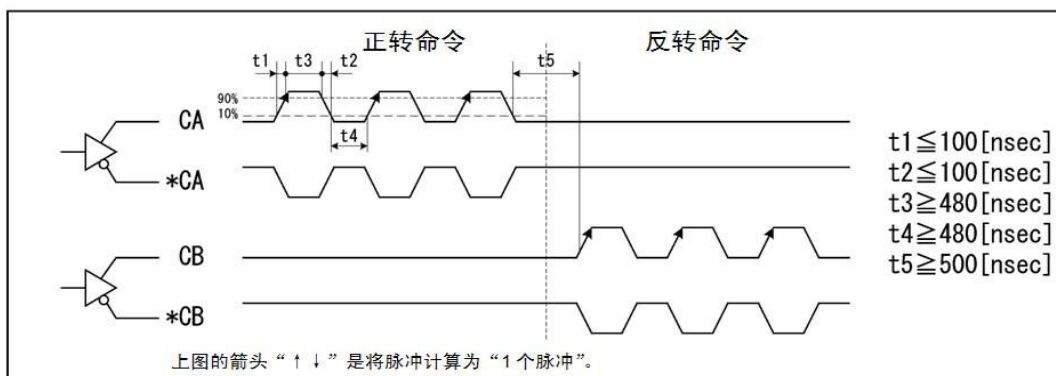


• 集电极开路输入

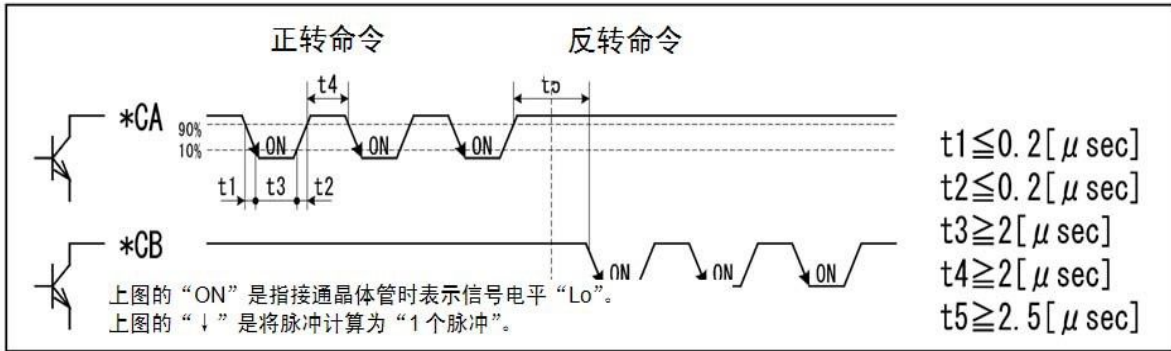


■ 正转脉冲/反转脉冲(参数 03 的设定值: 1) 正转脉冲表示正方向、反转脉冲表示反方向的旋转量。

• 差动输入

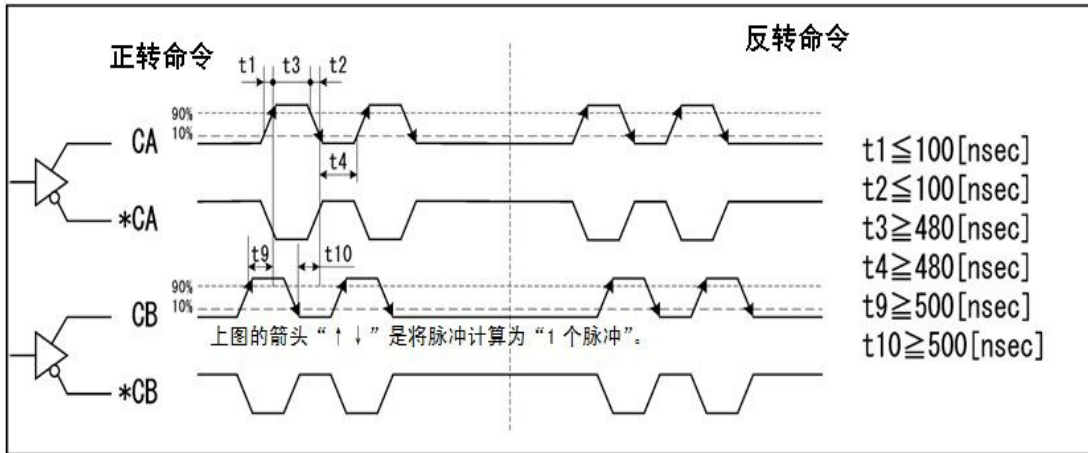


· 集电极开路输入

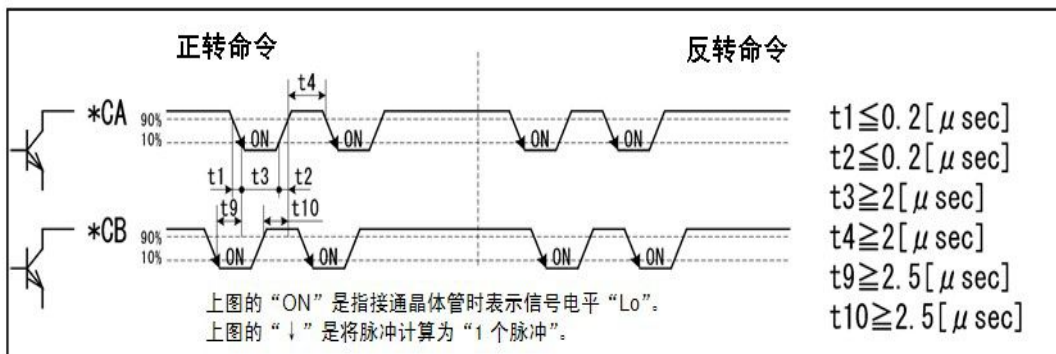


■90 度相位差 2 路信号(参数 03 的设定值: 2) 用 A 相及 B 相信号表示旋转方向和旋转量。A 相及 B 相信号的各边缘相当于 1 个脉冲。

· 差动输入



· 集电极开路输入



Pn-04

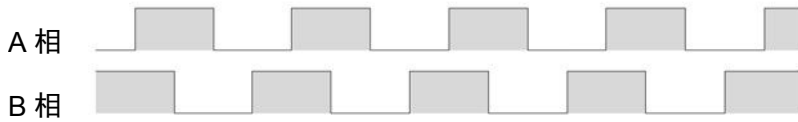
编号	名称	设定范围	初始值	变更
04	旋转方向切换/ CCW(逆时针)旋转时, 输出脉冲相位切换	0: 正方向正转 CCW(逆时针)/B 相进给 1: 正方向反转 CW(顺时针)/B 相进给	0	断电

		2: 正方向正转 CCW(逆时针)/A 相进给 3: 正方向反转 CW(顺时针)/A 相进给		
--	--	---	--	--

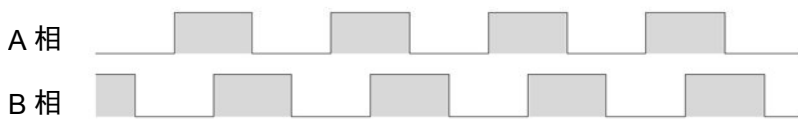
伺服电机的旋转方向与输出脉冲的相位要与机械的移动方向一致。对于正转脉冲、命令符号以 H 高电平、90 度相位差 2 路信号输入进行 B 相进给脉冲串时的旋转方向为正方向。

输出脉冲的相位切换选择伺服电机逆时针旋转 CCW(逆时针)时的相位。

· 设定值为 0 或 1 时



· 设定值为 2 或 3 时



■ 正转/反转

从正面看伺服电机的输出轴呈逆时针旋转 CCW(逆时针)为正转，呈顺时针旋转 CW(顺时针)为反转。



正转方向

Pn-09

编号	名称	设定范围	初始值	变更
09	控制模式切换	0: 位置 1: 速度 2: 转矩 3: 位置↔速度 4: 位置↔转矩 5: 速度↔转矩	0	断电

DAS 型的控制功能有 3 种。

· 位置控制

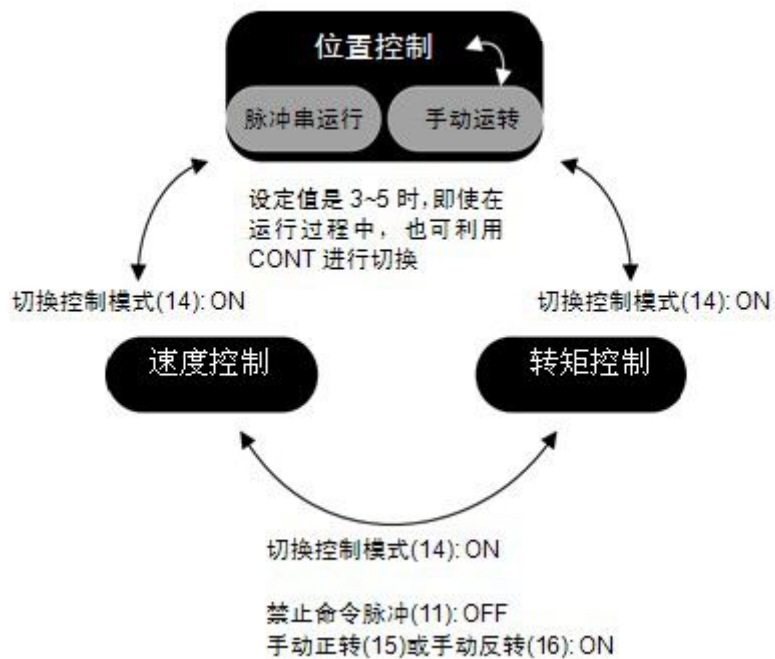
控制伺服电机的输出轴的旋转量(脉冲串输入)。

- 速度控制控制伺服电机的输出轴的旋转速度。
- 转矩控制控制伺服电机的输出轴的转矩。
- 切换到各种控制模式的方法用 CONT 信号分配的控制模式切换(14)来切换控制模式，两者可以选择。

随时可切换位置⇔速度、位置⇔转矩以及速度⇔转矩。

参数 09 号

参数设定值	控制模式	
	控制模式切换=OFF	控制模式切换=ON
0	位置控制(固定)	
1	速度控制(固定)	
2	转矩控制(固定)	
3	位置控制	速度控制
4	位置控制	转矩控制
5	速度控制	转矩控制



- 位置控制适于脉冲串运行、多段速度运行(3 速)及输入模拟量速度命令运行。禁止命令脉冲 (11)用 ON 禁止。
- 速度控制
适于多段速度运行(3 速)及输入模拟量速度命令运行。
- 转矩控制
适于模拟转矩命令输入运行。

Pn-10/ Pn-14

编号	名称	设定范围	初始值	变更
10	CONT1 信号分配	0~21(1 刻度)	1: 伺服启动[RUN]	1[RUN] 断电
11	CONT2 信号分配	0: 无指定 2: 复位[RST]	3: +OT 5: 紧急停止[ENG]	0 断电
12	CONT3 信号分配	4: -OT	7: 清除偏差	0 断电
13	CONT4 信号分配	8: 外部再生电阻过热	11: 禁止命令脉冲	0 断电
14	CONT5 信号分配	12: 命令脉冲 α 选择 0 14: 切换控制模式 16: 手动反转[REV] 18: 多段速度 2 [X2] 20: 电流限制有效	13: 命令脉冲 α 选择 1 15: 手动正转[FWD] 17: 多段速度 1[X1] 19: 加减速时间选择 21: 空转[BX]	0 断电

Pn-15/ Pn-18

编号	名称	设定范围	初始值	变更
15	OUT1 信号分配	0~11(1 刻度)	1: 准备就绪[RDY]	0] 断电
16	OUT2 信号分配	0: 无指定	3: 报警检出: a 接点	0 断电
17	OUT3 信号分配	2: 定位结束[PSET] 4: 报警检出: b 接点	7: 强制停止检出 9: 零速度	0 断电
18	OUT4 信号分配	6: OT 检出 8: 零偏差 10: 电流限制检出		0 断电

(1) 伺服启动[RUN]

让伺服电机处于可旋转状态的信号。

输入指令控制序列信号	运行命令 [RUN]…出厂时, 分配给 CONT1
------------	---------------------------

■功能

在伺服启动[RUN]信号接通期间, 伺服电机处于可旋转状态。

在伺服启动信号关闭期间, 供给动力用的商业电源伺服电机不旋转。

若在旋转过程中切断, 则伺服电机以最大的能力减速、停止(旋转速度低于零速度幅度<参数 23 号>时)后, 变成空转。

伺服电机停止后, 无保持转矩。

在伺服启动[RUN]切断期间, 可无视所有旋转命令。

伺服启动[RUN]、无报警、+OT/-OT 接通以及强制停止[EMG]接通的状态, 基本上就是可旋转状态。

在伺服启动[RUN]信号接通, 其他信号切断的状态下, 为停止状态。

■参数的设定

当伺服启动[RUN]信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数相对应的数值(1)。该信号未分配给输入指令控制序列端子时，一直以 OFF 处理。

■相关

强制停止信号接通后电机以最大能力停止。

(2)复位[RST]

使伺服放大器的报警检出复位。

输入指令控制序列信号	复位[RST]
------------	---------

■功能

用输入指令控制序列信号让伺服放大器的报警检出复位。

用复位[RST]信号的 ON(接通)使报警检出复位。

用报警复位可消除的报警		再通电可以消除的报警	
OC2	过电流 2	EC	编码器异常
OS	过速度	EH	电流采样回路损坏
OL	过载	OC1	过电流 1
LU	电压不足	HU	过电压
RH1	再生电阻过热	DE	存储器异常
OF	偏差超出		
AH	放大器过热		

■参数的设定

当将复位[RST]信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(2)。

未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直按 OFF 处理。

■相关可采用以下任一方法使报警检出复位。

- 1) 输入指令控制序列信号的复位[RST]ON
- 2) 在试运行模式/报警复位[Fn-04]状态下操作 ENT 键
- 3) 在报警检出[Sn-02]状态下按 ENT(1 秒以上)
- 4) 切断及再供给电源

在试运行模式/报警记录初始化[Fn-05]状态下，按 ENT 键，可以进行报警记录初始化。

(3)超程/检出超程

利用限位开关等信号，可以强制停止机械移动。

输入指令控制序列信号	超程/检出超程
------------	---------

■功能

+OT(3)/-OT(4)

是机械移动方向端的防超程(OT)用限位开关输入。一旦切断输入信号，则可无视检测方向的旋转命令，以伺服电机的最大能力紧急减速、停止。只有通过检测方向相反方向的脉冲串输入及试运行模式的手动运行(正转命令/反转命令)，才能执行(b 接点)。

若检测出超程，则位置偏差量被清除。

■参数的设定

将+OT 信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(3)。-OT 信号设定(4)。

未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直以 ON 处理。

将 OT 检出分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(6)。

■相关

1)检出方向

伺服电机向正方向旋转时检测+OT 信号。正方向是基本设定参数 4 号的设定方向。伺服电机向负方向旋转时，即使检测到+OT 信号，也不停机。

2)OT 检出(6)

若切断输入指令控制序列的+OT(3)/-OT(4)，则变为接通的输出指令控制序列信号。

(4) 强制停止/强制停止检出是用输入指令控制序列端子的信号强行使伺服电机停机的信号。

输入指令控制序列/输出信号	强制停止/强制停止检出
---------------	-------------

■功能

1)强制停止(速度控制/位置控制时有效)

在强制停止(5)信号切断期间，强行让伺服电机停机(b 接点)。

该信号在所有控制状态下有效，可最优先采用。强制停止(5)一般是重视安全和检出速度，故可以直接将信号接到伺服放大器上。

一般是连接操作盘等的自动锁止型按钮开关(命令开关)。

一旦检出强制停止，则位置偏差量被清除。

1) 强制停止检出

当强制停止(5)信号切断时，强制停止检出(7)接通，可以告之外部。

■参数的设定将强制停止分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(5)。

未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直以 ON 处理。

将强制停止检出分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(7)。

■相关

1) 准备就绪[RDY]

当将强制停止(5)信号分配给输入指令控制序列端子时，伺服启动[RUN]信号接通，在强制停止信号的 ON 条件下，准备就绪[RDY]信号接通，伺服电机输出轴变为可旋转状态。

2) 强制停止的状态

在强制停止(5)切断、伺服启动[RUN]信号接通的状态下，以伺服电机的旋转速度命令为 0 的零速度模式停止。

一旦接通强制停止信号，则变为可运转状态。

伺服启动[RUN]信号一旦切断，则变为空转状态。

3) 旋转命令

在强制停止信号切断期间，所有旋转命令无效。

(6) 清除偏差将命令位置与反馈位置的差量(位置偏差量)作为 0。

输入指令控制序列信号	清除偏差
------------	------

■功能在接通期间，命令当前位置与反馈当前位置的差量(位置偏差量)作为 0。

将反馈当前位置作为命令当前位置的值。

■参数的设定将清除偏差信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(7)。

■相关在位置控制时，清除偏差信号接通期间，所有的运行命令无效。

若在伺服电机运行过程中接通清除偏差信号，则脉冲命令及试运行模式的手动正转[FWD]等无效，伺服电机停止。

将由档块等积存的偏差作为 0(零)，可以防止负荷释放时偏差量的移动。

(7) 再生电阻过热

将外部再生电阻器(选件)的热敏电阻信号接到本信号上，根据再生电阻过热的报警切断本信号，强制使伺服电机停机。

输入指令控制序列信号	再生电阻过热
------------	--------

■功能在再生电阻过热切断期间，强行停止伺服电机(b 接点)。

若在电机运行过程中切断该信号，则伺服电机以最大能力减速、停止(旋转速度低于零速度幅度<参数 23 号

>)后，变为空转。

伺服电机停止后无保持转矩。

■参数的设定将再生电阻过热信号分配给输入指令控制序列端子，设定与参数对应的数值(8)。

未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直以 ON 处理。

(9) 禁止命令脉冲

选择位置控制时输入脉冲串的有效/无效。

输入指令控制序列信号	禁止命令脉冲
------------	--------

■功能禁止命令脉冲 (11)信号接通期间，伺服放大器的手动运行有效。

利用位置控制进行手动正转[FWD] (15)或手动反转[REV] (16)时使用该信号，切换脉冲串运行与手动运行。

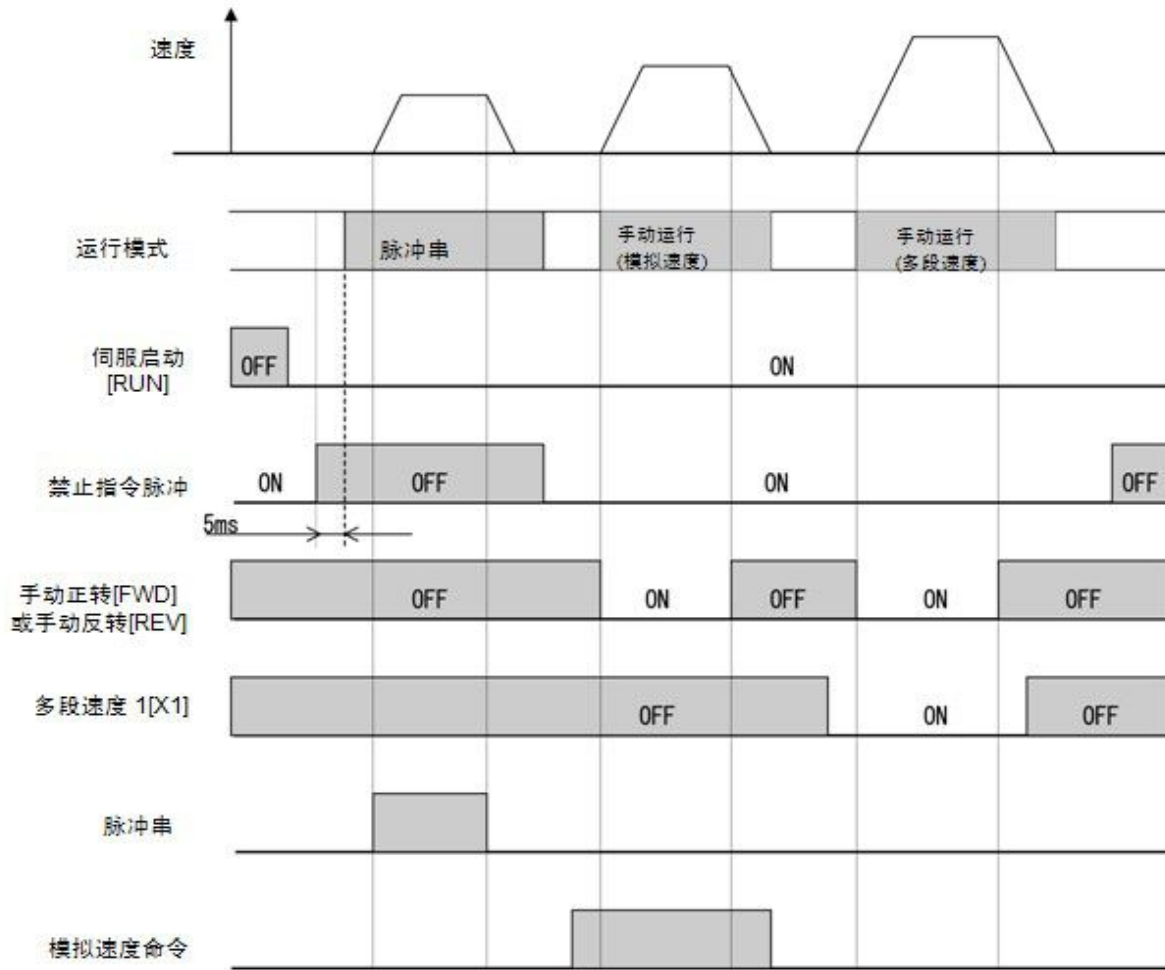
※未将该信号分配给输入指令控制序列信号时，一直以 OFF 处理。

因此，此时只要接通伺服启动[RUN] (1)，脉冲串输入就变成一直有效。

■参数的设定

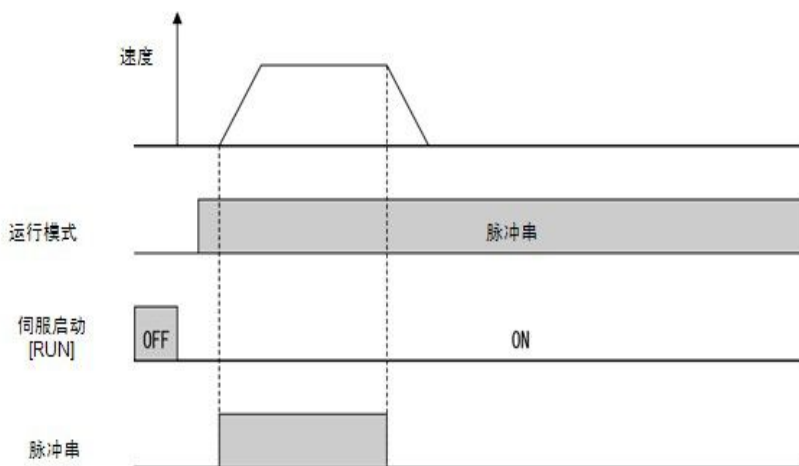
将禁止命令脉冲信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(11)。

■进行脉冲串运行及手动运行时



■ 只进行脉冲串运行时

如下所示，不需要禁止命令脉冲（11）的分配。



(10) 命令脉冲补偿 α 选择 0/1

更改机械系统的移动量的倍率。

输入指令控制序列信号	命令脉冲补偿 α 选择 0/1
------------	-----------------

■ 功能

通过切换命令脉冲补偿 α 0(12)或命令脉冲补偿 α 1(13)，选择 4 个命令脉冲补偿值的其中 1 个。

■ 命令脉冲补偿

命令脉冲补偿 α 选择 1	命令脉冲补偿 α 选择 0	脉冲补偿值
OFF	OFF	参数 1 号
OFF	ON	参数 78 号
ON	OFF	参数 79 号
ON	ON	参数 80 号

■ 参数的设定将命令脉冲补偿 α 0 或者命令脉冲补偿 α 1 分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(12) 或(13)。

(11) 控制模式切换进行控制模式的切换。

输入指令控制序列信号	控制模式切换
------------	--------

■ 功能通过接通/切断控制模式切换(14)，来切换控制模式。控制模式切换只在使用参数 09 号设定 3、4、5 时有效。

■ 控制模式(参数 09 号)

参数 09 号

参数设定值	控制模式切换	控制模式	
		控制模式 切换=OFF	控制模式切换=ON
0	无效	位置控制(固定)	
1	无效	速度控制(固定)	
2	无效	转矩控制(固定)	
3	有效	位置控制	速度控制
4	有效	位置控制	转矩控制
5	有效	速度控制	转矩控制

■ 参数的设定

将控制模式切换分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(14)。

■ 相关

关于控制模式的详细情况，请参照参数 09 号。

(12) 正转命令[FWD]/反转命令[REV] 使伺服电机旋转的信号。

输入指令控制序列信号	正转命令[FWD]/反转命令[REV]
------------	---------------------

■ 功能

接通正转命令[FWD](反转命令[REV])信号期间，伺服电机向正(反)方向旋转。利用 ON 开始加速，利用 OFF 开始减速。

1) 速度控制

利用输入模拟量速度命令[Vref]端子的电压以及多段速度[X1]、[X2]选择的速度运行。

- 2) 位置控制与速度控制时相同。接通正转命令[FWD] (反转命令[REV])信号，开始运行。在运行过程中，其他[REV] 或[FWD]信号即使接通，也无效。
- 3) 转矩控制根据转矩命令电压，伺服电机的轴输出转矩。

控制模式	FWD/REV 信号	FWD/REV 同时接通
速度控制	ON 水平	减速停止
位置控制	ON 界限	保持同时接通前的动作
转矩控制	ON 水平	减速停止



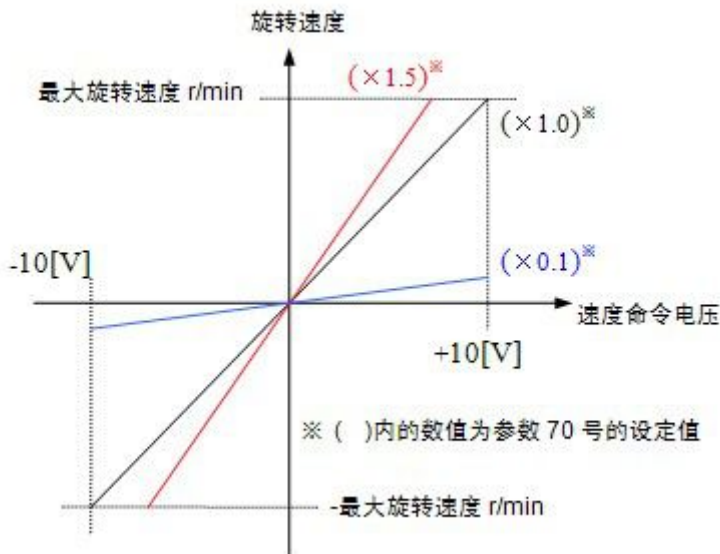
■参数的设定将正转命令[FWD]信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(15)，(反转命令为(16))。

未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直以 OFF 处理。

■相关

1) 模拟量速度命令[Vref] 输入端子的增益(速度命令时) 在出厂时的设定状态是，相对于+10[V]的速度命令电压，以电机的最大旋转速度[r/min] (注 1)向正转方向旋转。

利用参数 70 号的设定可以更改相对于速度命令电压的旋转速度的比例。若参数 70 号的设定值为 0.1，相对于+10[V]的速度命令电压，可以将旋转速度作为(最大旋转速度×0.1) [r/min]。

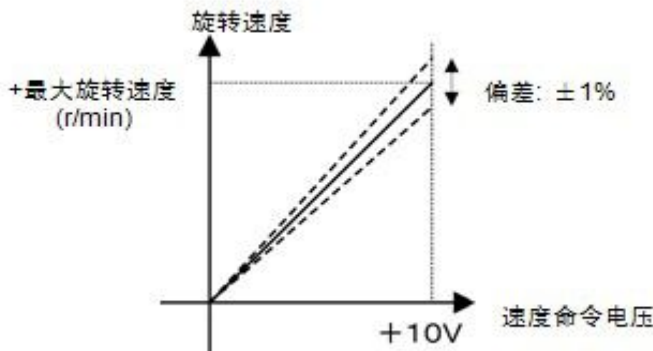


注 1) 由于伺服放大器及伺服电机各自的特性偏差，电机的实际旋转速度存在±10[V]/±最大旋转速度

±1%[r/min]的公差。

微调旋转速度时，请用上述参数 70 号进行。

130ST 型号电机…±10V/±2500±1% [r/min]



2) 模拟量速度命令输入电压的分解能力

模拟量速度命令输入电压[Vref]端子在全刻度下有 10 位的分解能力。

(13) 多段速度 1[X1]/2[X2]

选择手动运行时的设定速度。

输入指令控制序列信号	多段速度 1[X1]/2[X2]
------------	------------------

■功能

通过切换多段速度 1[X1]/2[X2]信号，可选择 4 个命令脉冲补偿中的 1 个。

多段速度的选择

X2	X1	旋转速度
OFF	OFF	模拟量速度命令[Vref] 输入端子
OFF	ON	标准参数 31 号
ON	OFF	标准参数 32 号
ON	ON	标准参数 33 号

1) 速度控制

用模拟量速度命令[Vref] 输入端子的电压及由多段速度[X1]，[X2]选择的的速度运行。

2) 位置控制

与速度控制时一样。

■参数的设定

将多段速度 1[X1]及 2[X2]信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(17)或(18)。

(14) 加减速时间选择手动运行时选择加减速时间。

输入指令控制序列信号	加减速时间选择
------------	---------

■功能通过切换加减速时间选择信号，可选择两个加减速时间中的 1 个。

按照参数 35~38 号设定伺服电机的加速时间及减速时间。可以分别设定加速时间与减速时间。

不依赖旋转方向，按照参数 35 号(37 号)设定加速时间。参数 35 号与 37 号可以用加减速时间选择信号切换。

加减速时间

加减速选择(19)	加速时间	减速时间
OFF	参数 35	参数 36
ON	参数 37	参数 38

■参数的设定将加减速时间选择信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(19)。未将该信号分配给输入指令控制序列端子时，一直以 OFF 处理。

(15) 电流限制有效/电流限制检出

可以限制伺服电机的最大输出转矩。

输入指令控制序列信号	电流限制有效/电流限制检出
------------	---------------

■功能

1) 电流限制有效在电流限制有效(20)信号接通期间，可以限制伺服电机的输出转矩。

转矩的限制值可以在 0~300 幅度内，以 1[%]刻度设定在参数 25 号上。以额定转矩为 100[%]设定最大输出转矩。

电流限制在所有控制模式下有效。

若在加速或减速时限制输出转矩，则有时不能按参数设定的加减速时间进行限制。

2) 电流限制检出是伺服电机的输出转矩达到转矩限制值时接通的信号。

电流限制检出(10)的输出在所有控制模式下有效。

■参数的设定将电流限制有效信号分配给输入指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(20)。

未将电流限制有效信号(20)分配给输入指令控制序列端子时，参数 25 的设定值一直有效。

将电流限制检出信号分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(10)。

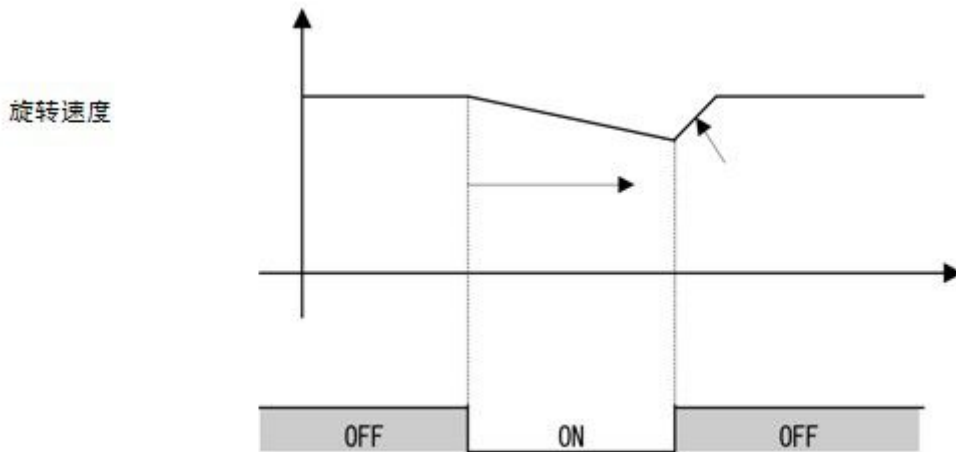
(16) 空转[BX]

强制使伺服电机处于空转状态。

输入指令控制序列信号	空转(BX)
------------	--------

■功能在空转(BX)信号接通期间，切断伺服放大器的输出，使伺服电机处于空转状态。伺服电机的输出轴利用负荷转矩减速(增速)；空转信号在所有的控制状态(位置控制、速度控制及转矩控制)下有效；位置控制时，信号接通期间变为空转。用脉冲串等进行定位控制时，上位控制器的输出脉冲数与伺服电机的旋转量不同。

在速度控制及转矩控制时，同样变为空转。若在减速过程中切断空转信号，则输出命令速度或命令转矩。



■ 参数设定 将空转分配给输入指令控制序列端子，设定与参数对应的数值(21)。

■ 相关 空转在所有控制模式下为优先有效信号。

(17) 准备就绪[RDY]

在电机可旋转状态下接通。

输出指令控制序列信号	准备就绪[RDY]
------------	-----------

■ 功能满足以下条件时接通。

- 1) 伺服启动[RUN] (1)信号接通
- 2) 强制停止[EMG] (5)信号接通※
- 3) 报警检出: a 接点(3)信号切断(报警检出: b 接点(4)信号接通)
- 4) 再生电阻过热(8)信号接通※
- 5) 电源电压超过 150[V]
- 6) 空转[BX] (21)信号切断

※2)、4)若不分配给 CONT 端子，则无效。

上位控制装置通过识别准备就绪[RDY]信号的 ON/OFF，可以确认伺服电机为可旋转状态。

■ 参数设定

将准备就绪[RDY]信号分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(1)。

(18) 定位结束[PSET]

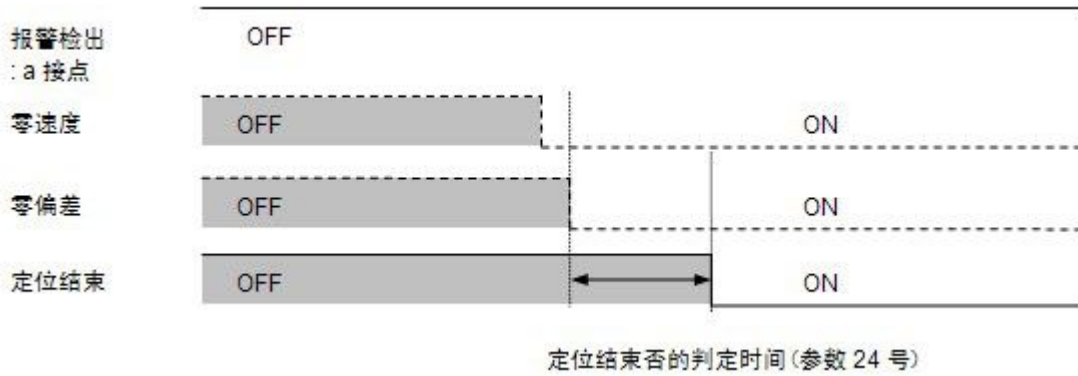
可以确认定位动作是否完成。

输出指令控制序列信号	定位结束[PSET]
------------	------------

■ 功能

满足以下条件时接通：

- 1) 未发生报警。
- 2) 旋转速度低于零速度幅度(参数 23 号)。
- 3) 偏差量低于零偏差幅度(参数 21 号)。
- 4) 在定位结束否的判定时间(参数 24 号)期间继续上述条件。



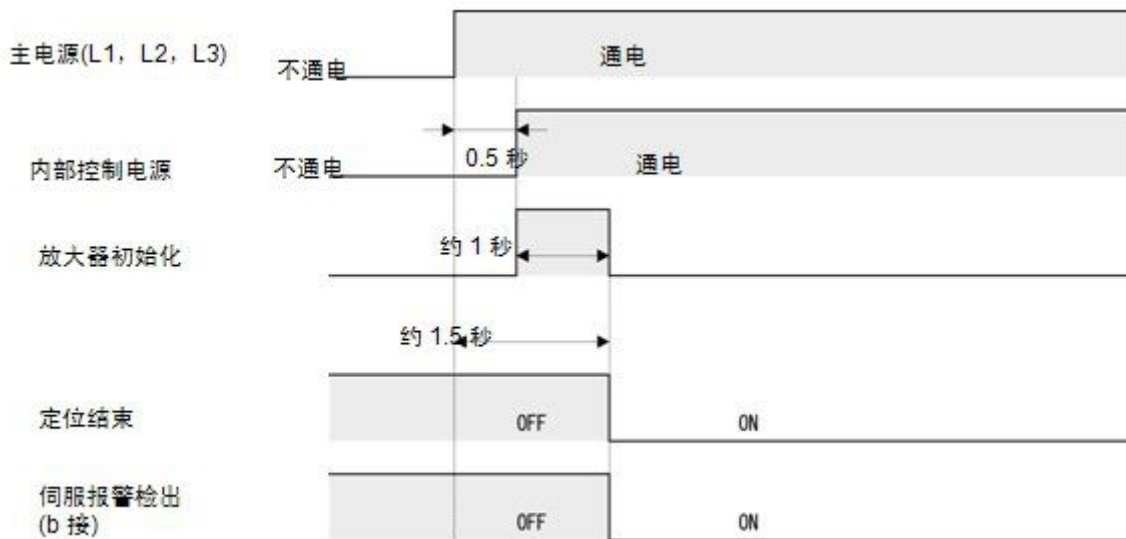
■ 参数设定

将定位结束[PSET]信号分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(2)。

■ 相关

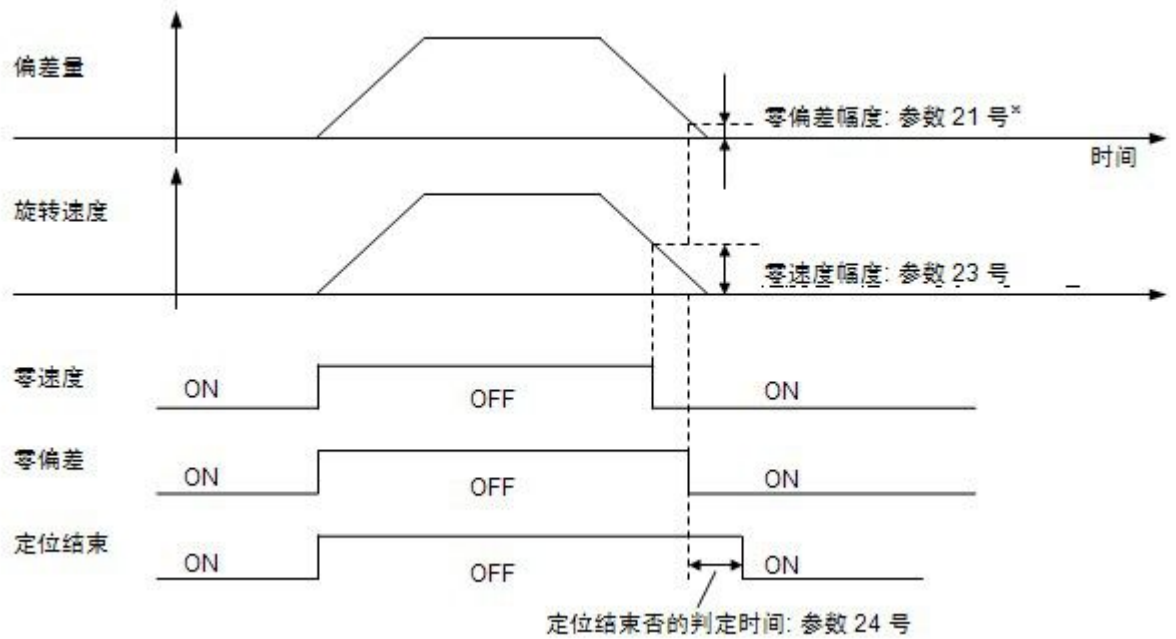
1) 通电时

从通电后到确定伺服放大器的位置管理，约需 1.5 秒。



通电约 1.5 秒后定位完成信号接通

2) 位置控制命令位置(脉冲串)输入与反馈位置的差异(偏差量)低于零偏差幅度(参数 21)，且旋转速度低于零速度幅度(参数 23)时接通。



原因	减速方法	定位结束信号	备注
伺服启动 (RUN) OFF	强制零速 -基础 OFF	停止时接通	准备就绪 [RDY] 信号 OFF
强制停止 [EMG] OFF	强制零速	OFF	强制停止解除时接通
+OT, -OT 检出	强制零速 -伺服锁住	停止时接通	用脉冲串、正转命令、反转命令可运行
报警检出 (轻微故障)	强制零速 -基础 OFF	报警检出时 OFF	报警复位时 ON
报警检出 (严重故障)	基础 OFF	报警检出时 OFF	报警复位时 ON

(3) 报警检出时的定位结束 (PSET) 输出报警检出时的定位结束 [PSET]

注) 轻微故障...偏差超出 (OF), 再生电阻过热 (rH1), 放大器过热 (AH), 电压不足 (Lv)

严重故障...检出轻微故障以外的故障强制零速...用伺服电机的最大能力减速。

基础 OFF...伺服电机无驱动力的状态 (空转)。

报警检出: a 接点 (b 接点)

当检测出伺服放大器的保护功能的动作 (报警) 时, ON (OFF) * 输出。

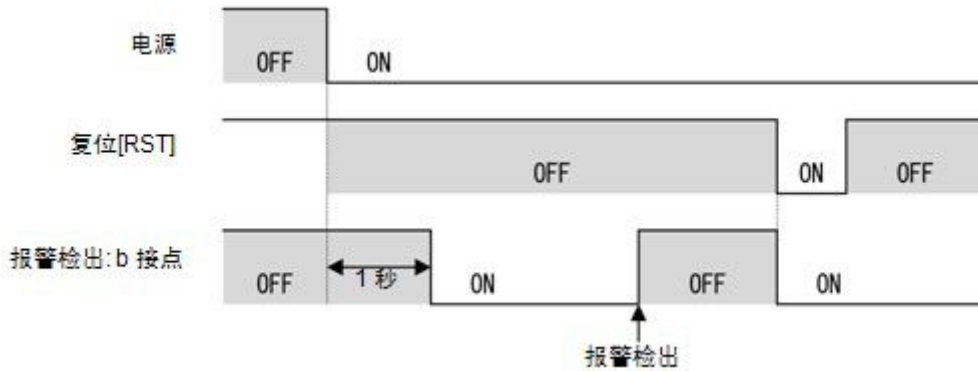
输出指令控制序列信号	报警检出: a 接点 报警检出: b 接点
------------	--------------------------

■功能当伺服放大器检测出报警时接通(切断)，伺服放大器侧将予保持。报警原因解除、复位信号[RST]接通，可以切断(接通) ※(可以运行)。

上位控制装置通过识别报警检出信号的 ON/OFF，可以确认有无报警。

※()内为报警检出：b 接点时的动作。

<报警检出：使用 b 接点时的注意事项>



通电后，约 1 秒钟 OFF，请注意。

(21) 零偏差

可以确认伺服电机基本到达指令位置。

输出指令控制序列信号	零偏差
------------	-----

■功能命令当前位置与反馈当前位置的差异(位置偏差量)在参数 21 的设定值以内时接通。

零偏差信号在位置控制模式时有效。

在位置控制以外的控制模式(转矩控制等)下，正常接通。

参数 21 的设定值的大小与定位精度无关。

■参数设定

将零偏差信号分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(8)。

(22) 零速度

在伺服电机的转速接近 0(零)的状态下接通。

输出指令控制序列信号	零速度
------------	-----

■功能

伺服电机的实际旋转速度在参数 23 号的设定值以下时接通。

■参数设定

将零速度信号分配给输出指令控制序列端子时，设定与参数对应的数值(9)。

Pn-19

编号	名称	设定范围	初始值	变更
19	输出脉冲数	16~2500[脉冲](1 刻度)	2500	断电

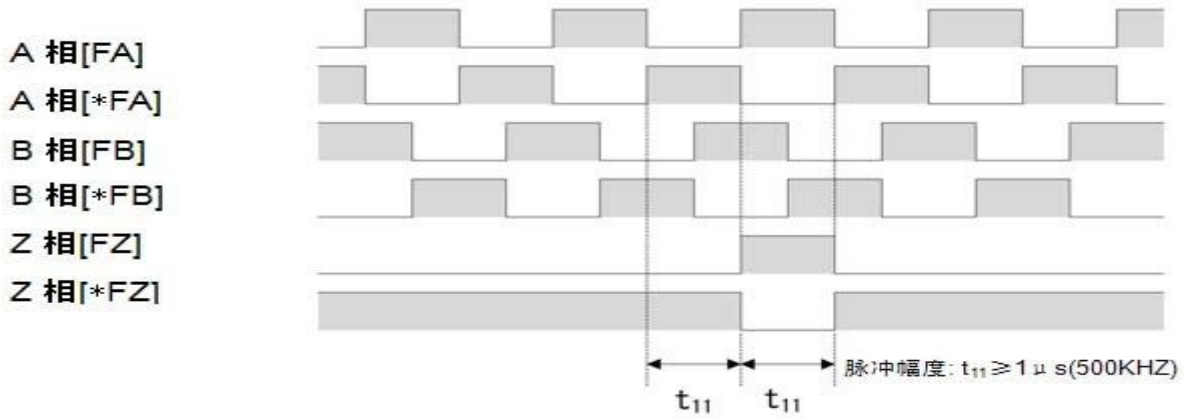
设定伺服电机每转一周时，分频输出的脉冲数。

输出形式为 90 度相位差 2 路信号。

伺服电机的输出轴为正转，输出 B 相前进信号。通过设定转动方向切换(参数 4 号)可以切换相的顺序。

- 参数 4 号的设定值=1 或 2 时，逆时针旋转时 B 相前进
- 参数 4 号的设定值=1 或 2 时，逆时针旋转时 A 相前进

可以设定伺服放大器的分频输出端子[FA]，[*FA]，[FB]，[*FB]端子的输出脉冲数。



A 相及 B 相信号为 50[%占空比]。

Z 相信号每转一周输出 1 个脉冲。输出幅度取决于输出脉冲数。

A 相信号与 Z 相信号是同步的。

输出频率请在 500[kHz]以下使用。伺服放大器对输出频率无限制。

不能指定伺服电机的输出轴的位置与 Z 相位置的关系。

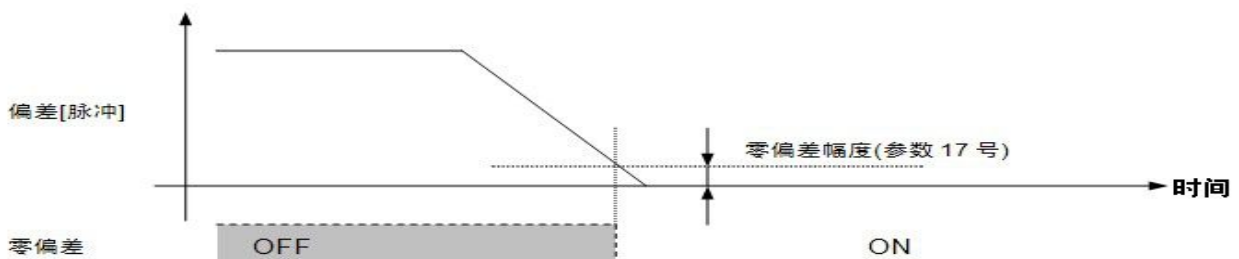
Pn-21

编号	名称	设定范围	初始值	变更
21	零偏差幅度	1~2000[脉冲](1 刻度)	400	断电

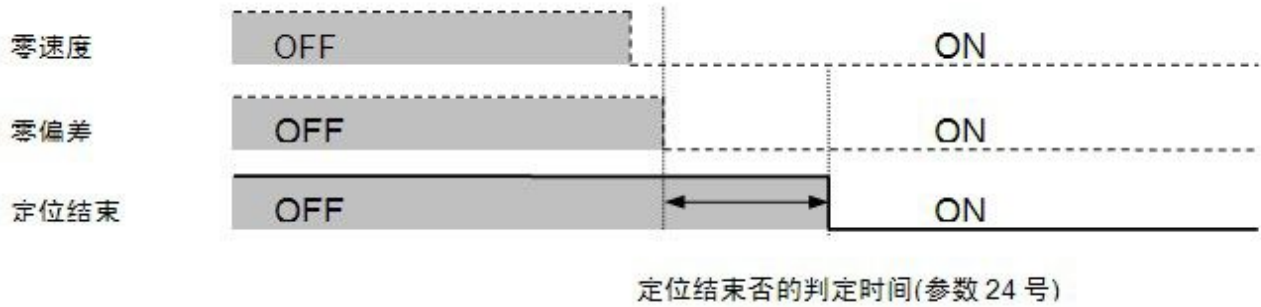
只在位置控制时有效。

设定零偏差信号的接通*幅度。设定值为编码器脉冲数。

单位相当于编码器返回脉冲(不是命令脉冲)。



零偏差信号与零速度信号两者在定位结束否的判定(参数 20 号)期间如果连续接通，则定位完成信号接通。



Pn-22

编号	名称	设定范围	初始值	变更
22	偏差超出程度	10~10000[×100 脉冲](1 刻度)	2000	一直

只在位置控制时有效。

设定检测偏差超出(报警检出)的脉冲数。

单位相当于编码器返回脉冲(不是命令脉冲)。

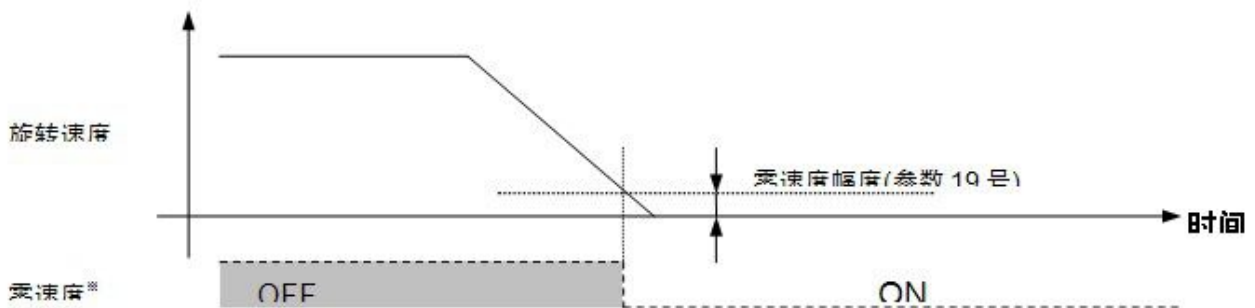
设定的初始值为 2000、以偏差量 200000 进行检测。当命令位置与返回位置的差异(偏差量)相当于伺服电机轴旋转 15.2 转时, 检测出初始值。

偏差超出幅度是为报警检出而设定的。

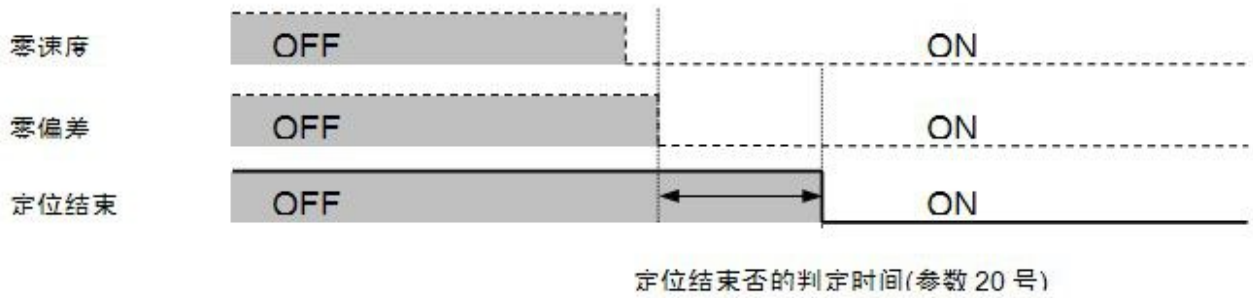
Pn-23

编号	名称	设定范围	初始值	变更
23	零速度幅度	10~2000[r/min](1 刻度)	50	一直

是判定伺服电机是否停止了参数。设定零速度信号接通*的幅度。



零偏差信号(参数 13 号)与零速度信号(参数 15 号)两者在定位结束否的判定(参数 16 号)期间如果连续接通, 则定位结束信号接通。



Pn-24

编号	名称	设定范围	初始值	变更
24	定位结束否的判定时间	0.000~1.000 秒 (0.001 刻度)	0.000	一直

只在位置控制时有效。

设定直至判定定位结束所需的判定时间。零偏差信号(参数 13 号)与零速度信号(参数 15 号)两者在定位结束否的判定

(参数 16 号)期间如果连续接通,则定位结束信号接通。

Pn-25

编号	名称	设定范围	初始值	变更
25	最大电流限制值	0~300%(1 刻度)	300	一直

设定伺服电机的输出转矩的限制值。

该设定根据输入指令控制序列信号的转矩限制(20)的设定状态如下表所示。

电流限制信号的分配		动作内容
无		一直有效(参数 25 号设定值)
有	OFF	最大转矩
	ON	有效(参数 25 号设定值)

Pn-26

编号	名称	设定范围	初始值	变更
26	电压不足时报警检出	0: 不检出, 1: 检出	1	断电

设定在伺服启动[RUN]信号接通期间,当检测到电源的电压不足时有/无报警检出。

Pn-27

编号	名称	设定范围	初始值	变更
27	电压不足时启动	0: 急减速停止、1: 空转	1	断电

只在速度控制时有效。

设定在伺服启动 (RUN) 信号接通期间，检测到电源的电压不足时的伺服电机的动作。

设定范围	检测出电压不足时的动作
0: 急减速停止	以伺服电机的最大能力减速、停止。
1: 空转	在空转状态下以负荷转矩减速(增速)。

Pn-29

编号	名称	设定范围	初始值	变更
29	禁止重写参数	0: 可重写, 1: 禁止重写	0	一直

禁止参数编辑。即使在参数 29 号已选择不可重写，但却可编辑参数 29 号。

Pn-30

编号	名称	设定范围	初始值	变更
30	触摸面板初始显示	0~18(1 刻度)	4	断电

设定通电时触摸面板的初始显示内容

设置值	对应	显示内容	设置值	对应	显示内容	设置值	对应	显示内容
0	SN-01	顺序模式	7	ON-04	反馈位置	14	ON-11	输入信号
1	SN-02	当前报警	8	ON-05	命令位置	15	ON-12	输出信号
2	SN-03	报警记录	9	ON-06	位置偏差	16	ON-13	脉冲累积
3	SN-04	显示站号	10	ON-07	母线电压	17	ON-14	峰值力矩
4	ON-01	运行速度	11	ON-08	电角度	18	ON-15	脉冲频率
5	ON-02	命令速度	12	ON-09	散热温度			
6	ON-03	平均转矩	13	ON-10	模拟量			

Pn-31/ Pn-33

编号	名称	设定范围	初始值	变更
31	内部速度 1	0.1~(最大转速) [r/min] (0.1 刻度)	200.0	一直
32	内部速度 2	0.1~(最大转速) [r/min] (0.1 刻度)	500.0	一直
33	内部速度 3	0.1~(最大转速) [r/min] (0.1 刻度)	1000.0	一直

在位置控制及速度控制时有效。

可以设定正转命令[FWD](反转命令[REV])信号的旋转速度。

可以利用 X1、X2 信号的 ON / OFF 组合更改旋转速度。
 即使在伺服电机旋转中也能更改。与参数的编号和设定值的大小无关。
 多段速度的选择

X2	X1	旋转速度
OFF	OFF	模拟量速度命令[Vref]输入端子
OFF	ON	参数 31 号
ON	OFF	参数 32 号
ON	ON	参数 33 号

Pn-34

编号	名称	设定范围	初始值	变更
34	最大转速	0.1~(最大转速)[r/min] (0.1 刻度)	2500	一直

设定由参数及模拟量速度命令输入指定的伺服电机的旋转速度的上限值。
 转矩控制时，设定值与伺服电机的实际旋转速度会产生 100[r/min]左右的差别。
 (这是由于未进行速度控制)
 最大旋转速度的设定在脉冲串输入的位置控制时无效。

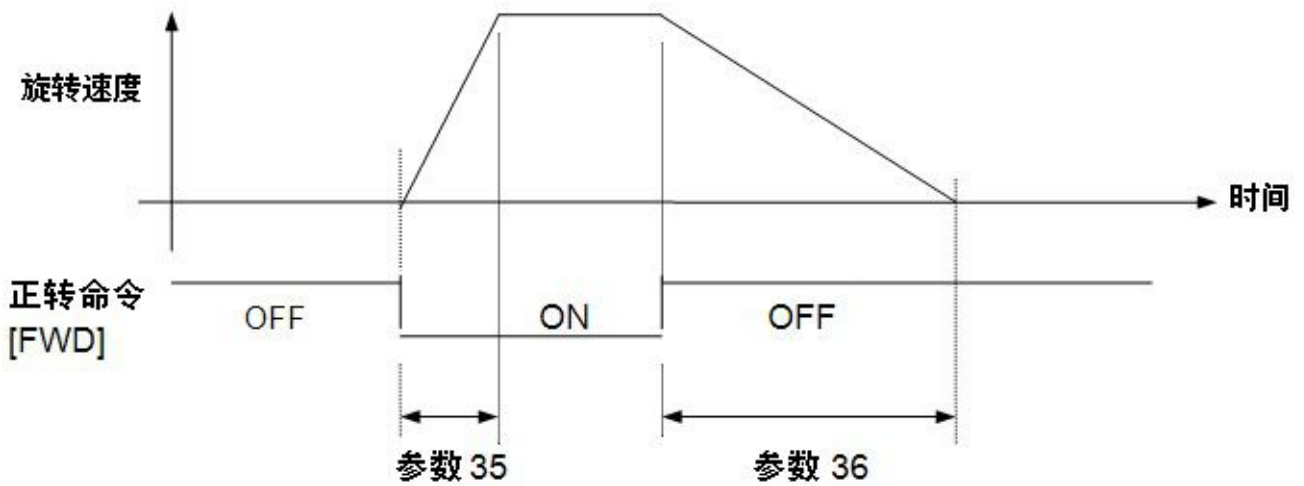
Pn-35 /Pn-38

编号	名称	设定范围	初始值	变更
35	加速时间 1	0.000~9.999 秒(0.001 刻度)	0.100	一直
36	减速时间 1	0.000~9.999 秒(0.001 刻度)	0.100	一直
37	加速时间 2	0.000~9.999 秒(0.001 刻度)	0.500	一直
38	减速时间 2	0.000~9.999 秒(0.001 刻度)	0.500	一直

在位置控制及速度控制时有效。可以设定伺服电机的加减速时间。
 对速度控制及位置控制(脉冲串输入除外)的所有加减速动作有效。
 时间的设定为达到 0~2000[r/min]时所需的时间。
 加速时间 2 及减速时间 2 在加减速时间选择信号接通期间有效。
 加减速时间选择的 ON / OFF 一直有效，加速时间/减速时间也同样可以更改。加减速时间选择信号为参数的控制分配信号。
 加减速时间的外部选择

加减速时间选择(19)	加速时间	减速时间
OFF	参数 35	参数 36
ON	参数 37	参数 38

加速时间 1 和减速时间 1 可以单独设定。也可以只延长减速时间。
 根据台车驱动、有无载荷等，可以灵活使用减速时间。



当上位控制装置输出模拟量速度命令电压、伺服放大器的分频输出以反馈形式进行位置控制时，请将加速时间及减速时间设定为 0.000 秒。

Pn-39

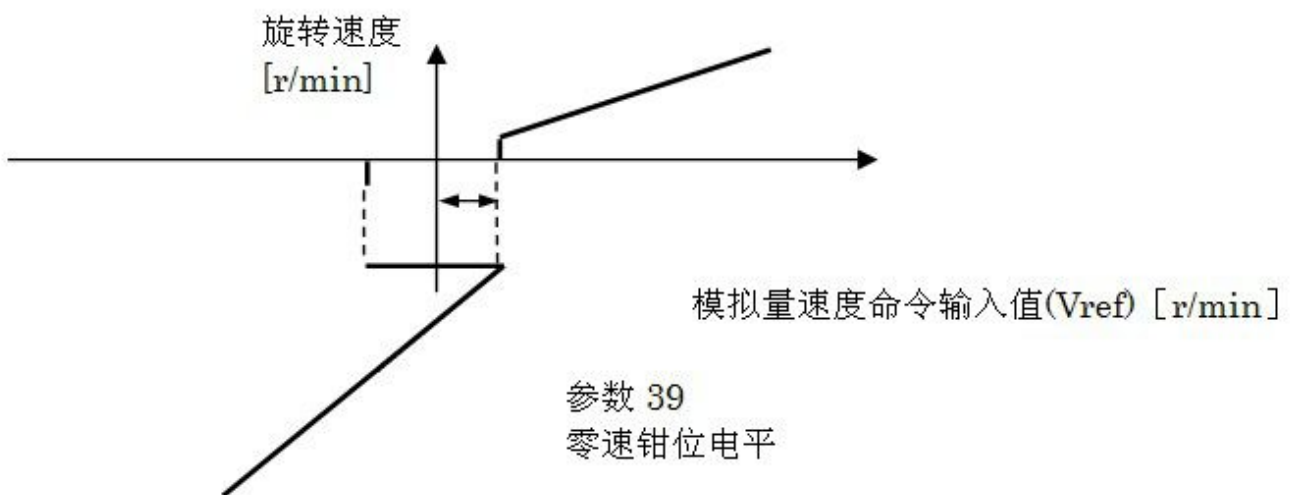
编号	名称	设定范围	初始值	变更
39	零速钳位电平	0.0~500.0[r/min] (0.1 刻度)	1.0	一直

※在位置控制及速度控制时有效。

设定零速钳位的伺服电机的旋转速度。

在输入位置控制及速度控制的模拟量速度命令时有效。

如果模拟量速度命令(Vref)输入端子的速度命令值低于零速钳位电平，则对旋转速度进行零速钳位。防止模拟量速度命令输入值在零附近漂移。





当模拟电压处于设定值附近时，「零 \leftrightarrow 设定值」与命令不稳定，有时导致电机轴不稳定。

Pn-40/ Pn-42

编号	名称	设定范围	初始值	变更
40	位置调节器增益 1	1~400[rad/sec] (1 刻度)	25	一直
41	速度调节器增益 1	1~1000[Hz] (1 刻度)	100	一直
42	速度调节器积分系数 1	0~4096 (1 刻度)	400	一直

Pn-43

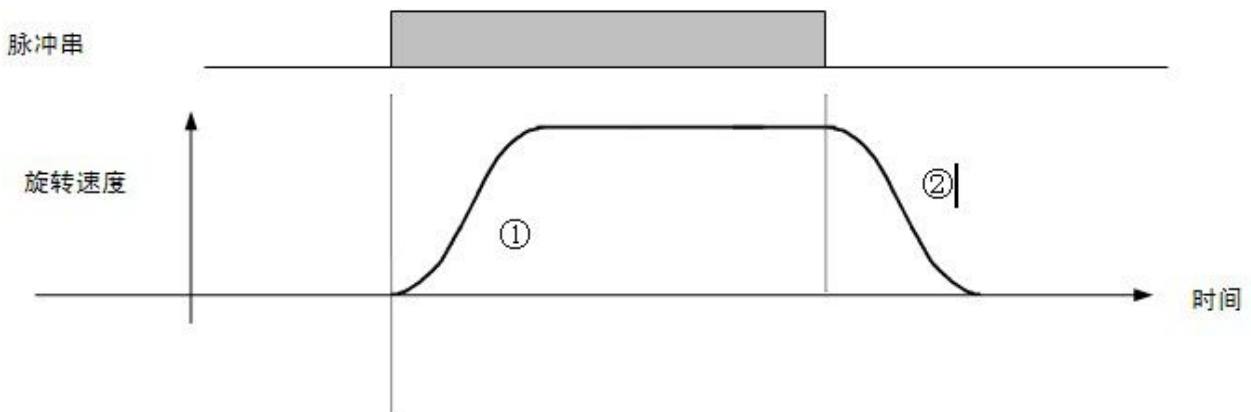
编号	名称	设定范围	初始值	变更
43	S 字时间常数	0.0~100.0[msec] (0.1 刻度)	2.0	一直

※速度控制时有效。

可以让伺服电机以 S 形曲线加速/减速。

以一定的频率给予输入脉冲串时，按设定时间的时间常数进行加/减速。

即使上位机控制器不能直线加速时，也可顺利地进行加/减速。速度控制时设定的是低速段①



Pn-44

编号	名称	设定范围	初始值	变更
44	前馈增益	0.000~1.200 (0.001 刻度)	0.000	一直

只在位置控制时有效。

对于刚性低的机械及负荷惯量比大的机械，提高应答值时设定。

若提高设定值，则可以减少位置偏差量(位置命令与返回位置之差)，提高应答。

Pn-45/ Pn-46

编号	名称	设定范围	初始值	变更
----	----	------	-----	----

45	前馈过滤器时间常数	0.0~250.0[msec] (0.1 刻度)	1.0	一直
46	转矩过滤器时间常数	0.00~20.00[msec] (0.01 刻度)	0.00	一直

在位置控制及速度控制时有效。但是，40 号及 46 号只在位置控制时有效。

■位置调节器增益 1(参数 40 号) 是决定位置控制回路的应答性的参数。如果增大设定值，则位置命令可得到一个跟踪性好的调整结果，但如果设定值过大，则容易产生过量调节。

■速度调节器增益 1(参数 41 号) 是决定速度控制回路的应答性参数。若增大设定值，则得到重视伺服电机应答性的调整结果，但如果设定值过大，则机械系统容易产生振动。

■速度调节器积分系数 1(参数 42 号) 是决定速度控制回路的应答性参数。若增大设定值，则得到重视伺服电机应答性的调整结果，如果设定值过大，则机械系统容易产生振动。

■前馈过滤器时间常数(参数 45 号) 是对位置控制回路的前馈进行过滤控制的参数。

若减小该参数，则应答性加快，但容易发生转矩冲击。

■转矩过滤器时间常数(参数 46 号) 是对转矩命令进行过滤控制的参数。

参数增大，具有抑制机械共振的效果，但有时会破坏控制的稳定性。

Pn-47

编号	名称	设定范围	初始值	变更
47	速度设定过滤器	0.00~20.00[msec] (0.01 刻度)	0.00	一直

位置控制及速度控制时有效。

对速度命令进行过滤控制时设定。

PN-48/PN-53

编号	名称	设定范围	初始值	变更
48	增益切换主要原因	0: 位置偏差(×10) 1: 反馈速度 2: 命令速度	1	一直
49	增益切换水平	1~1000(1 刻度)	100	一直
50	增益切换时间常数	0~100 [msec] (1 刻度)	10	一直
51	位置调节器增益 2	1~300% (1 刻度)	100	一直
52	速度调节器增益 2	1~300% (1 刻度)	100	一直
53	速度调节器积分系数 2	1~300% (1 刻度)	100	一直

※位置控制及速度控制时有效。

但是，只在 51 号的位置控制时有效。当增益切换原因 PN-48 表示的内容的当前值大于增益切换水平值时使用第二增益。

将停止时的增益由第 1 增益(参数 40 号~42 号)切换到第 2 增益(参数 51 号~53 号)；通过切换增益，可以减少停止时的噪音、振动

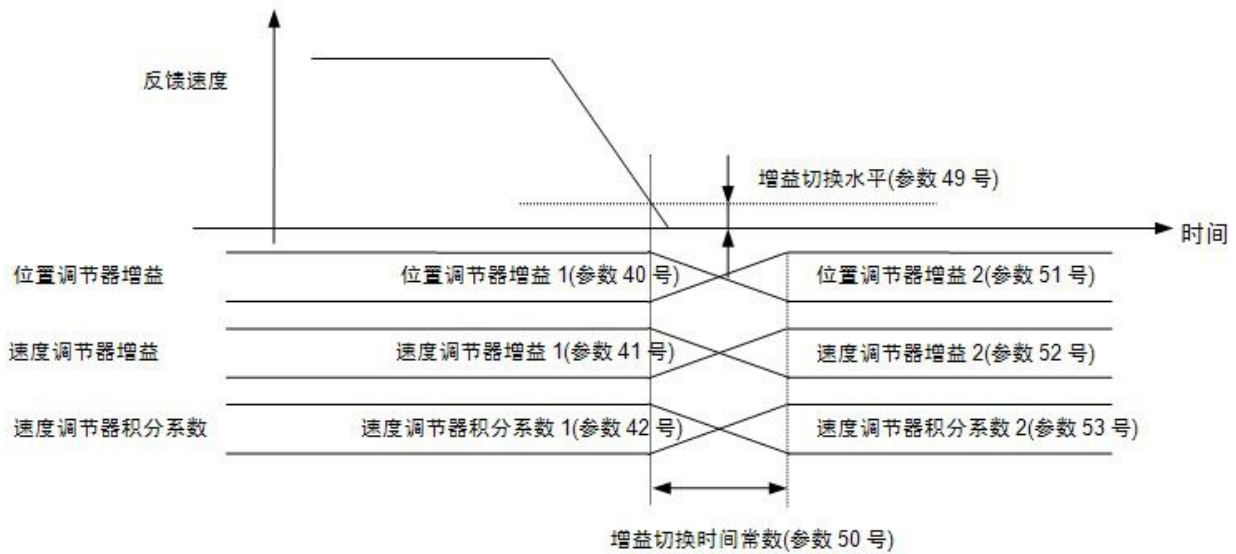
第 2 增益(参数 51 号~53 号)的设定值的单位为%，以与第一增益的比例设定。

例)

速度调节器增益 1(参数 41 号)为 100[Hz]时；若将速度调节器增益 2(参数 52 号)设定为 100，则实际为 100[Hz]。

若将速度调节器增益 2(参数 52 号)设定为 80, 则实际为 80[Hz]。

※位置调节器增益 2(参数 51 号)、速度调节器积分系数 2(参数 53 号)也一样。



Pn-54

编号	名称	设定范围	初始值	变更
54	模拟量设定过滤器	0.000~9.999[sec] (0.001 刻度)	0.000	一直

可以对模拟转矩命令输入[Vref]端子的输入电压进行过滤控制。

PN-56/PN-57

编号	名称	设定范围	初始值	变更
56	断使能后的减速时间	0.001~9.999[msec] (0.001 刻度)	0.001	一直
57	启动加速度切换时间	0.1~100.0 [msec] (0.1 刻度)	0.1	一直

※ 速度控制时有效。

断使能的减速时间是运行信号 ON→OFF 时开始速度运行的减速时间；设定值 9.999 此参数无效。可对速度控制时当使能信号由有到无时，从当前运行速度到零速这个过程的加速时间进行设定，对方向信号和速度信号从有到无从当前运行速度到零速这个过程的加速时间不能进行设定。

Pn-60

编号	名称	设定范围	初始值	变更
60	位置给定过滤器系数	0~100.00[rad~sec] (0.01 刻度)	0.00	一直

※ 位置控制时有效

对位置控制回路的位置信号进行过滤控制的参数。减小此参数值可抑制过冲，跟随性会提高，但过小可能会造成噪音较大

Pn-62

编号	名称	设定范围	初始值	变更
62	开风扇温度	30~70° C (1 刻度)	50	断电

Pn-64/PN-69

编号	名称	设定范围	设定值	变更
64	电机额定转速	50~3000[rpm] (1 刻度)	2500	断电
65	电机额定电流	1~20.0[A] (0.1 刻度)	5.0	断电
66	电机额定电压	110~230[V] (1 刻度)	220	断电
67	电机额定转矩	1.00~10.00[NM] (0.01 刻度)	5.00	断电
68	电机极对数	1~6 (1 刻度)	4	断电
69	编码器线数	1000~5000 (1 刻度)	2500	断电

仅供生产厂家使用，客户不能随意更改。

Pn-70/71

编号	名称	设定范围	初始值	变更
70	模拟量命令增益	$\pm 0.00 \pm 1.5$ (0.01 刻度)	1.0	一直
71	模拟量命令补偿	-2000~+2000	(出厂时设定)	一直

可以调整输入模拟量速度命令[Vref]端子的增益及补偿。

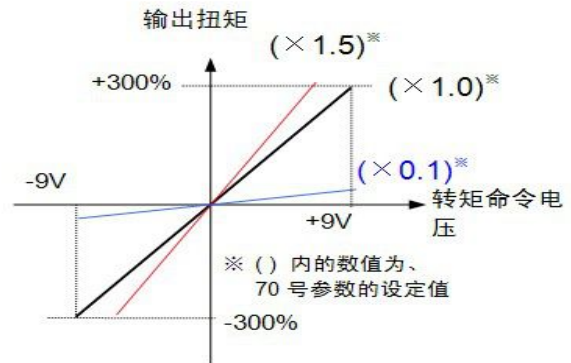
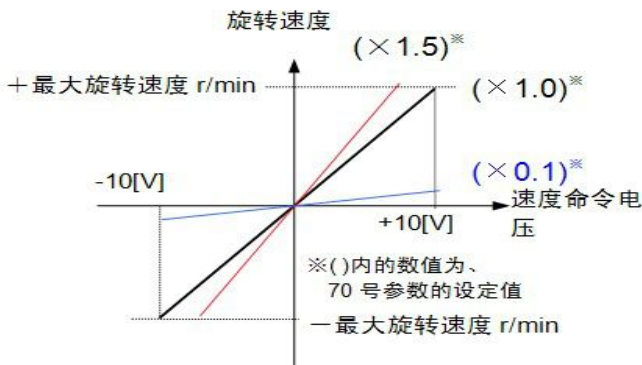
■ 模拟量命令增益

可以在 $\pm 0.00 \pm 1.50$ 倍的范围内设定 0.01 刻度。

也可以指定负符号，使旋转方向反转。

1) 速度控制时(速度命令电压)

2) 转矩控制时(转矩命令电压)

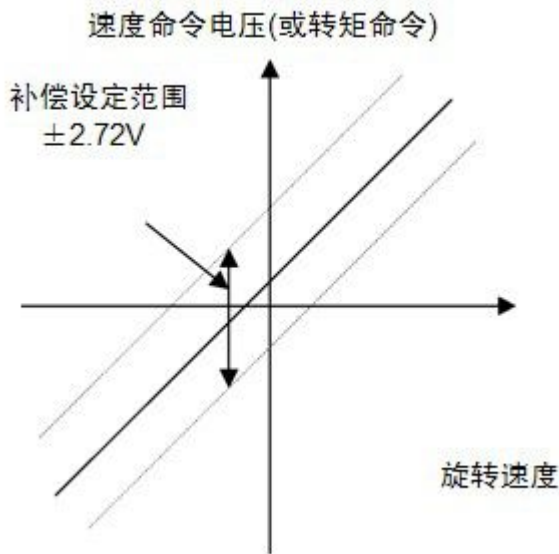


■ 模拟量命令补偿

在-2000~2000 的范围内可以设定为 1 刻度。设定范围为 $[-2.00 \sim [2.00]$

初始值使用出厂时的设定值。可以利用触摸面板的试运行模式进行自动补偿调节([Fn-07])。

调整后的值反映在第 70 号参数中。



Pn-74/ Pn-77

编号	名称	设定范围	设定值	变更
74	CONT 一直有效 1	0~21(1 刻度)	0	断电
75	CONT 一直有效 2	0~21(1 刻度)	0	断电
76	CONT 一直有效 3	0~21(1 刻度)	0	断电
77	CONT 一直有效 4	0~21(1 刻度)	0	断电

可以使输入指令控制序列信号的任意信号经常有效。

可分配的信号如下。

1: 伺服启动 (RUN)

运行命令经常有效。

11: 禁止命令脉冲 (INH) 经常禁止命令脉冲。

只在位置控制状态下进行手动运转时设定。

(脉冲串的状态下时不设定)

15: 手动正转 (FWD), 14: 反转命令 (REV) 速度/转矩控制时, 经常有效。

位置控制时, 不是经常有效。

17: 多段速度选择 1 (X1), 18: 多段速度选择 2 (X2) 多段速度的某特定速度有效。

Pn-78/Pn-80

编号	名称	设定范围	设定值	变更
78	命令脉冲补偿 α 1	1~32767(1 刻度)	1	一直
79	命令脉冲补偿 α 2	1~32767(1 刻度)	1	一直
80	命令脉冲补偿 α 3	1~32767(1 刻度)	1	一直

只在位置控制时有效。

用顺序命令信号分配的「命令脉冲补偿 α 选择 0」和「命令脉冲补偿 α 选择 1」切换命令脉冲补偿 α r 的值。

命令脉冲补偿 α 选择 1	命令脉冲补偿 α 选择 0	命令脉冲补偿 α
OFF	OFF	参数 1 号
OFF	ON	参数 78 号
ON	OFF	参数 79 号
ON	ON	参数 80 号

Pn-81/Pn-83

参数 60~61 号

编号	名称	设定范围	设定值	变更
81	通讯协议	0~8	3	断电
82	站号	1~31(1 刻度)	1	断电
83	波特率	0: 38400[bps]、1: 19200[bps]、2: 9600[bps]	0	断电

■通讯协议用 0~8 设定 RS485 通信中的通讯协议。

■站号用 1~31 设定 RS485 通信中的伺服放大器的站号。

■波特率设定 RS485 通信中的波特率。

Pn-84/ Pn-85

编号	名称	设定范围	设定值	变更
84	简易调整：行程设定	0.5~200.0[rev](0.1 刻度)	2.0	一直
85	简易调整：速度设定	10.0~最大转速[r/min](0.1 刻度)	500.0	一直
86	简易调整：计时器设定	0.01~5.00[sec](0.01 刻度)	0.50	一直
87	简易调整：计数器设定	0~1000	10	一直

进行简易调整时设定。

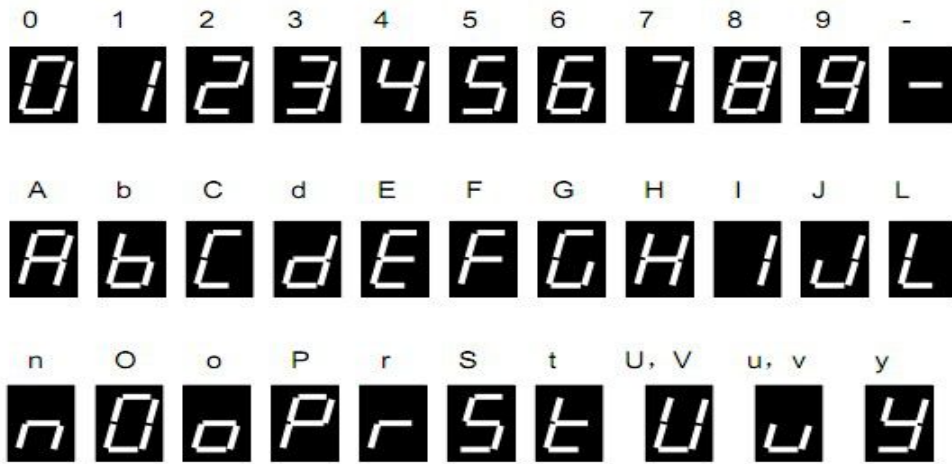
Pn-91/ Pn-98

编号	名称	设定范围	设定值	变更
91	测试电流给定	0.00~3.00(倍)	1.00	一直
92	测试速度给定 FN10	0.00~最大转速[r/min]	200.0	一直
93	测试运行方式	0: 位置 1: 速度 2: 电流	1	一直

94	点动速度给定 FN01	0.00~最大转速[r/min]	50.0	一直
95	由制造商调整	-	-	-
96	由制造商调整	-	-	-
97	电流调节器截止频率	100~3000[HZ]	1500	断电
98	电流调节器积分时间	0~4096	80	断电

四、伺服主要操作功能

4.1 触摸面板介绍七段显示



MODE
ESC 切换模式(MODE)。
删除(ESC)。

SHIFT
ENT 将设定位向右侧移
位(SHIFT)。

确定模式与数值(ENT)。

确定的时候要按住此键 1 秒以

上。

∇ 选择伺服模式。选择伺服模式。
为数值的减量(-1)。为数值的增量

∧ (+1)。

		ON-16	备用
	版本号	ON-17	-
		ON-18	备用
		ON-19	备用
参数编辑模式	参数编辑	PN-01~PN-99	
试运行模式	手动运行	FN-01	JOG
	清除当前命令和反馈	FN-02	PRT
	清除积算脉冲	FN-03	CPCR
	报警复位	FN-04	RT
	报警记录初始化	FN-05	ALRT
	参数初始化	FN-06	PART
	自动补偿调整	FN-07	OFFT
	测试运行	FN-10	ESY. 1
	模式运行	FN-11	PTN

4.3 功能一览

在参数编集模式和定位数据编集模式下，可以进行设定值的变更。

4.4 顺序监控模式

顺序监控模式可对伺服放大器的现在状态和报警检测记录进行显示。按下 MODE 键，可使

[*S_n01*] 显示，按 ENT 键(按下 1 秒以上)，可以显示输入内容。

S_n01 : 顺序模式

S_n02 : 当前报警

S_n03 : 报警记录

S_n04 : 显示站号

4.5 监控模式

监控模式可对伺服电机的转速或输入脉冲累计值进行显示。

用 MODE 键可显示 [*0_n01*]，按 ENT 键(1 秒以上)，可显示内容。

0_n-01: 反馈速度 0_n-

02: 命令速度 0_n-

03: 平均转矩

0_n-04: 反馈当前位置 0_n-05:

命令当前位置

0_n-06: 位置偏差量

0_n-07: 直流母线电压

0_n-08: 电角度

0_n-09: 散热器温度

- 0n-10: 输入电压 0n-
- 11: 输入信号 0n-
- 12: 输出信号
- 0n-13: 命令累积脉冲 0n-14:
命令累积脉冲
- 0n-15: 输入脉冲串频率
- 0n-16: 备用
- 0n-17: 软件版本号
- 0n-18: 备用
- 0n-19: 备用

- (1) 反馈速度 显示位数: 带符号的 4 位 **0n01**
显示现在伺服电机的旋转速度。
即使负荷(机械系统)旋转, 仍表示正确值。
以 1[r/min]为单位进行表示。反转(对着电机轴顺时针方向)时加上负的符号。
- (2) 命令速度 显示位数: 带符号的 4 位 **0n02**
向当前伺服电机传送的速度命令, 包括速度命令电压、多段速度和脉冲串等命令速度。
以 1[r/min]为单位进行显示。反转(对着电机轴顺时针方向)时加上负的符号。
- (3) 平均转矩 显示位数: 带符号的 3 位 **0n03**
伺服放大器对伺服电机发出命令的转矩平均值。额定值以 100%表示。
在 0%~(最大转矩)的幅度内, 以 1%刻度显示。
- (4) 反馈当前位置 显示位数: 带符号的 10 位 **0n04**
对伺服旋转量进行显示。其显示值为电机轴编码器的旋转量(为 10000 脉冲/转)。
- (5) 命令当前位置显示位数: 带符号的 10 位 **0n05**
伺服放大器对正在管理着的伺服电机位置进行显示(不考虑脉冲补偿)。当到达目标位置后, 切断运行命令, 在负荷(机械系统)旋转情况下, 不能反映正确的位置。
- (6) 位置偏差量 显示位数: 带符号的 10 位 **0n06**
显示命令位置与反馈位置的差。其偏差量即是编码器的脉冲数换算值。
关于显示请参照「(4)反馈当前位置」项。
- (7) 母线电压显示 显示位数: 无符号的 3 位 **0n07**
母线电压显示, 折算成交流电压
- (8) 转子电角度 显示位数: 无符号的 4 位 **0n08**
当前转子的磁场角度
- (9) 散热器温度 显示位数: 无符号的 3 位 **0n09**
当前散热器的温度
- (10) 输入电压 显示位数: 带符号的 3 位 **0n10**
模拟输入端子[Vref]的输入电压用 0.1V 单位表示。负符号为负的(-)电压。

显示范围为-10.0V~+10.0V。

(11)输入信号 On11

显示伺服放大器的序列输入信号的 ON/OFF。当输入信号 ON 时，对应的显示位显示为 1。

(12)输出信号 On12

显示伺服放大器的序列输出信号的 ON/OFF。当输入信号 ON 时，对应的显位置为 1。

(13)命令累积脉冲值 显示位数：无符号的 10 位 On13

当前 RUN 状态下命令累积脉冲值

(14)峰值力矩 显示位数：无符号的 3 位 On14

显示 2 秒内控制器输出的最大力矩。显示范围：0%~300%。

(15) 输入脉冲串频率 显示位数：带符号的 4 位 On15

显示输入到脉冲串输入端子上的脉冲串频率，最小单位为 0.1 [kHz]。

显示范围：-999.9kHz~999.9kHz。

4.6 参数编辑模式

采用参数编辑模式，可以进行参数的编辑。

按下 MODE 键，显示 [Pn01]，再选择由^键或V键进行编辑的参数号。

按 ENT 键可以编辑其内容。

4.7 内部功能模式

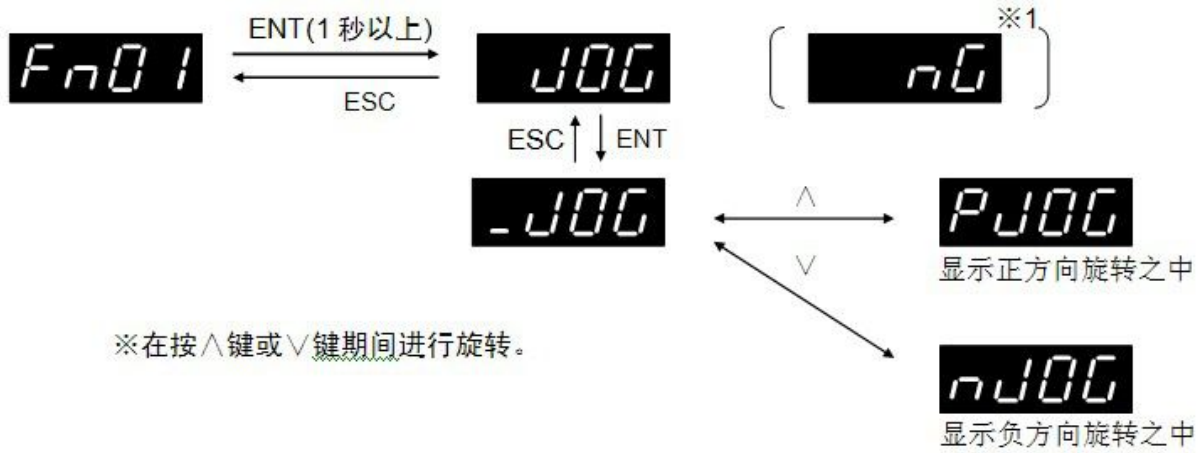
内部功能模式下，通过触摸面板上的键操作，可以进行伺服放大器的旋转和各种复位。

按下 MODE 键，显示 [FN-01]，按“^”、“V”可以执行试运行。

<i>Fn01</i> : 手动运行: 报警	<i>Fn05</i> 记录初始化:无	<i>Fn09</i>
<i>Fn02</i> : 位置复位: 参数	<i>Fn06</i> 初始化: 测试运行	<i>Fn10</i>
<i>Fn03</i> : 清除累计脉冲:	<i>Fn07</i> 自动补偿调整: 模式运	<i>Fn11</i>
<i>Fn04</i> 行	<i>Fn08</i>	
: 报警复位: 无		

(1)手动运行

在按动触摸面板上的键期间，可以使伺服电机旋转。伺服电机的旋转速度，依据标准参数 1 号进行设定。



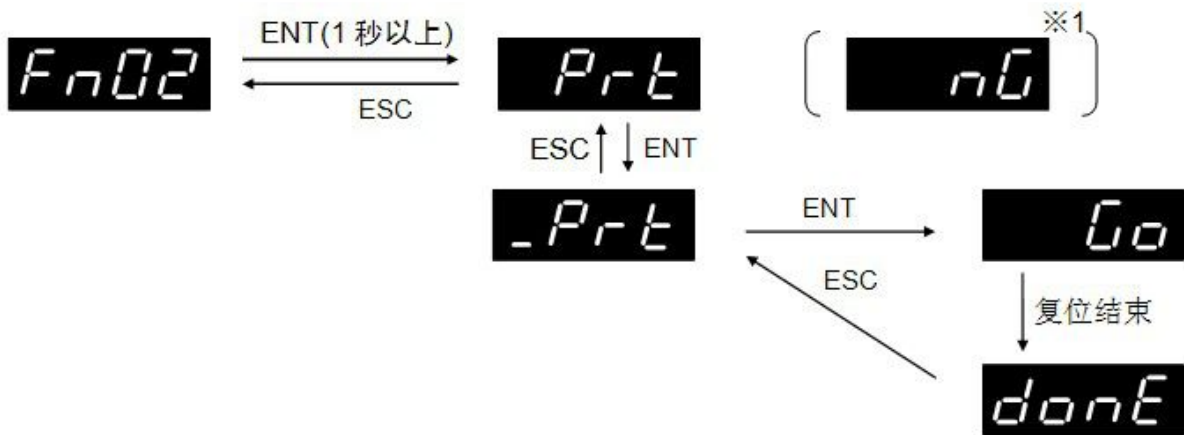
在伺服电机由输入输出指令控制序列信号驱动旋转时，为 [NG] 显示。

※1) NG 显示的原因

- RUN 信号和 FWD/REV 信号接通情况下
- 电机正在旋转中强制停止、外部再生电阻过热、±OT 空转信号即使在试运行中，依然有效。如试运行不转动，请检查上述信号。

(2) 位置复位

对伺服电机命令当前位置和反馈当前位置进行复位(0)。

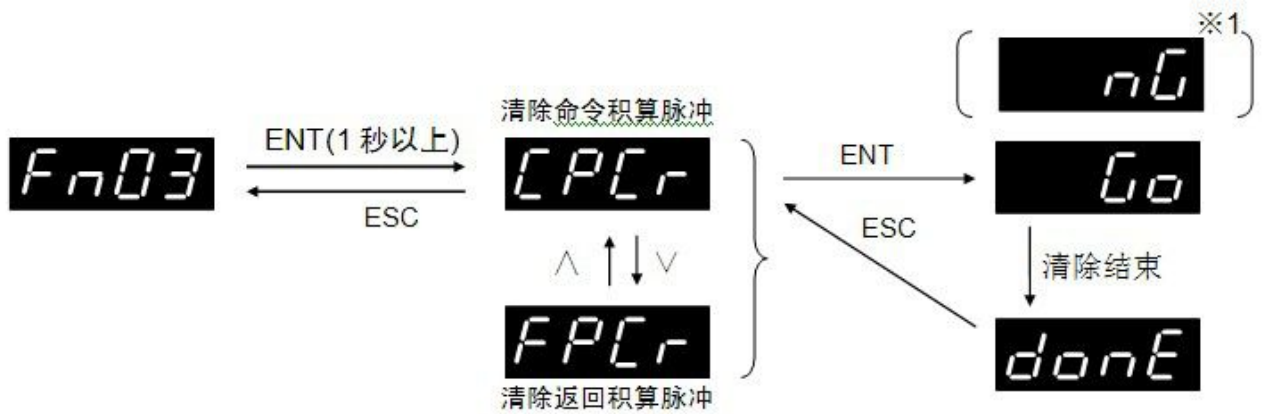


※1) NG 显示的原因

- RUN 信号和 FWD/REV 信号接通时
- 电机正在旋转中

(3) 清除累计脉冲

对伺服放大器的命令积算脉冲和返回积算脉冲进行清除。



※1) NG 显示的原因

- RUN 信号和 FWD/REV 信号接通时
- 电机正在旋转中

(4)报警复位

对伺服放大器当前检出的报警进行复位。



※报警复位操作有时不能解除某些报警。这种情况下，可在重新通电后再行复位。

用报警复位可消除的报警	再通电可以消除的报警
OC2 过电流 2	EC 编码器异常
OS 过速度	EH 电流采样回路损坏
OL 过载	OC1 过电流 1
LU 电压不足	HU 过电压
RH1 再生电阻过热	DE 存储器异常
OF 偏差超出	
AH 放大器过热	

(5) 报警记录初始化

对伺服放大器记录的报警检出记录进行消除。报警检出的记录(报警记录)可采用顺序模式 [Fn04] 进行监控。

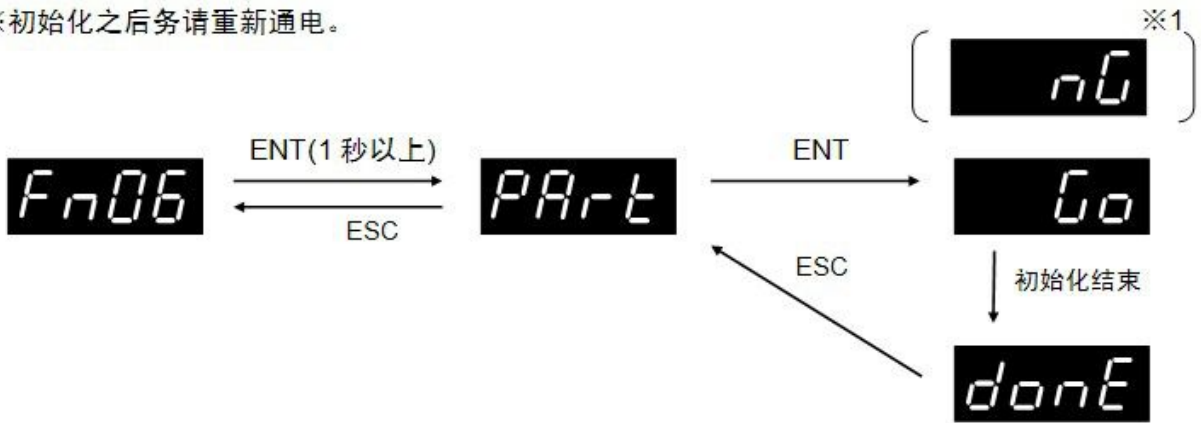


报警记录在切断电源后仍可保存。

(6) 参数初始化

对参数进行初始化处理。

※初始化之后务请重新通电。

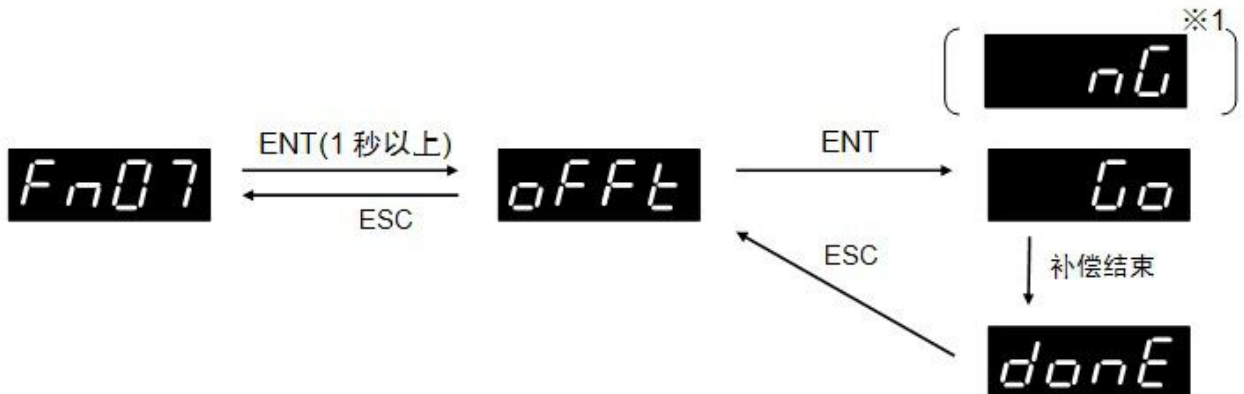


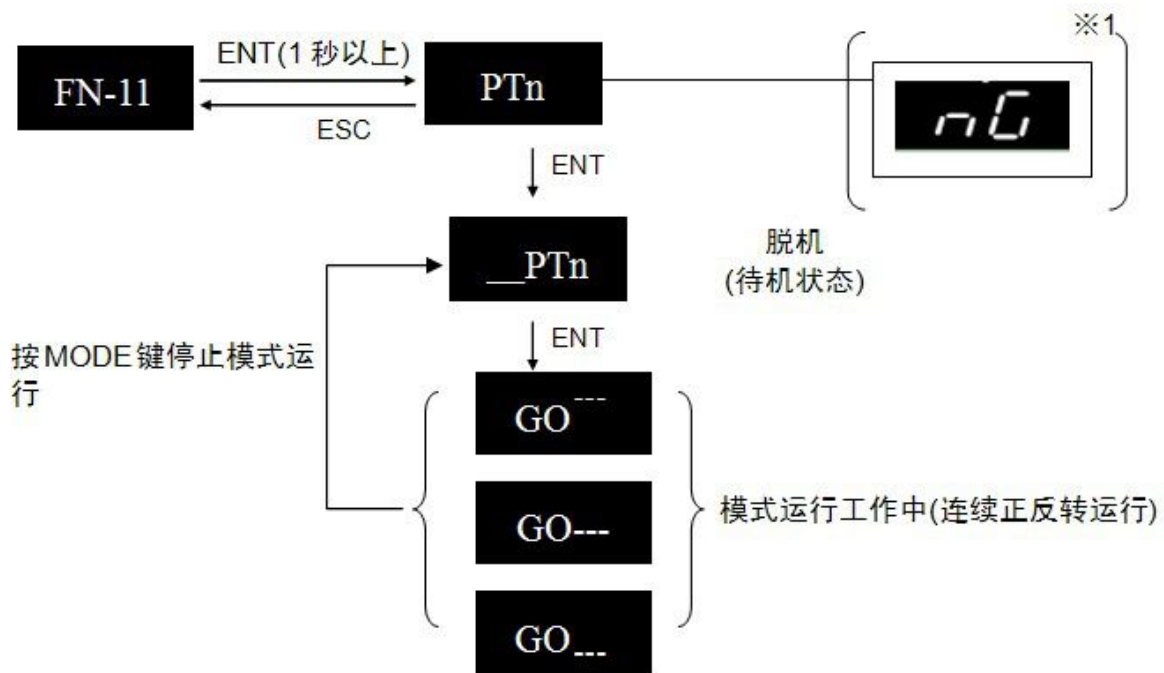
※1) NG 显示的原因

- RUN 信号接通时
- 参数 29 号(禁止参数重写)为「1: 不可重写」时

(7) 自动补偿调整

指令控制序列输入端子 [Vref] 的当前的输入电压保持为 0V。





五、伺服通电运行

5.1 连接电源

- 交流伺服驱动器以及电机必须可靠接地，PE 端子必须与设备接地端可靠连接。
- 建议交流伺服器的电源经隔离变压器或者电源滤波器提供，以保证安全性和抗干扰性。
- 交流伺服器的输入电源为单/三相交流 220V，若供电电源为三相 380V 需经过降压变压器供电。
- 必须在检查连线正确后，方可接通电源。

(1) 电源线连接方式参照第二章配线图

(2) 交流伺服器的电源分为主电源 (L1, L2, L3) 和控制电源 (S1, S2) 两部分。

主电源供电电源为三相时接 L1, L2, L3；主电源为单相时可以接 L1, L2, L3 任意两个端口。

(3) 当控制电源和主电源接通后，主电源指示灯点亮、驱动器数码管显示屏有显示，电机处于自由状态。

(4) 频繁接通断开电源，可能损坏软启动电路和能耗制动电路，故接通和关断频率最好在每小时 5 次左右。

5.2 电机试运行

1) 运行前的检查

在安装和连线完毕之后，在通电之前先做如下检查

- 电源端子接线是否正确，输入电压是否可靠，过高会烧毁驱动器。
- 电源线，动力线有无短路或接地。
- 编码器电缆线是否连接正确。
- 控制信号端子是否已连接准备，直流电源大小极性是否正确。
- 驱动器以及电机是否已经安装牢固。
- 电机轴是否已经连接好负载。
- 确认伺服放大器、伺服电机是否正常工作。

2) 驱动器 JOG 试运行

- 在伺服电机的输出轴未连接到机械系统的状态下进行，以免对机械等造成损坏。

· 确认参数 4 号(旋转方向切换/CCW(逆时针)方向旋转时的相位切换是否正常※) 试运行顺序

(1) 请固定伺服电机，以防其横向翻倒。

(2) 请按 2 章第 1 节的配线图，为伺服放大器与伺服电机配线。

※进行单体试运行，故不要连接到 CN1 上

(3) 请确认伺服接线正确后，再通电。

i) 请确认充电用显示灯。(红色显示灯亮则正常)

ii) 请确认触摸面板显示。

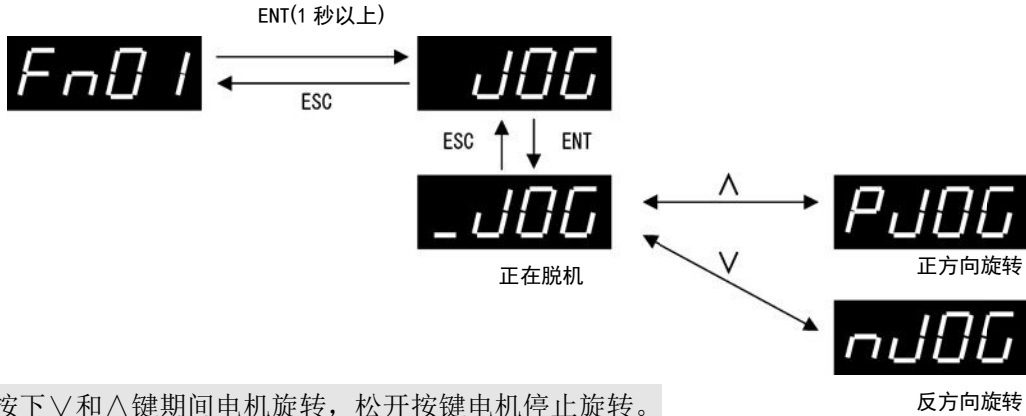


※报警检出时，请切断电源，确认配线

3) 利用触摸面板进行试运行

利用 **MODE** 键进入试运行模式。

按触摸面板的键，旋转伺服电机。按照参数 **94** 号设定伺服电机的旋转速度，点动加速按照参数 **35** 号设定加速时间；点动停止为自由停车减速。



编号	名称	设定范围	初始值	变更
94	测试点动运行速度	0.1~最大旋转速度[r/mim](0.1 刻度)	50.0	一直
35	加速时间(兼试运行)	0.000~9.999 秒(0.001 刻度)	0.100	一直

(4) 确认了上述内容后，请切断运行命令 (**RUN**)，切断电源。

4) 驱动器测试运行

● 在伺服电机的输出轴未连接到机械系统的状态下进行，以免对机械等造成损坏。

用户可以选择 93 号参数，简易运行模式 (0: 位置模式; 1: 速度模式, 2: 力矩模式)

- a. 位置模式运行时，移动距离为 84 号参数，动作一次，加速时间为 35 号参数，减速时间为 36 号参数。
- b. 速度模式运行时速度值为 92 号参数，加减速时间同位置模式
- c. 力矩模式时，输出力矩为 91 号参数设定，设定单位为额定力矩的百分比。

在 FN10 模式下按 ENT, 显示 **essy.x** (x=0: 位置模式; x=1: 速度模式, x=2: 力矩模式,)

再次按 ENT, 显示 **-essy.x**, 再按 UP 或者 DWN 键选择电机正转或者反转, 运行之后速度模式 运显示会跳转到当前速度显示, 位置运行不会跳转, 力矩模式会跳转至显示当前输出力矩。

用键盘操作再次回到 FN10 模式, 按 ent 会使电机使能停止, 自由滑行停下

d. 设置速度模式基本参数:

- 电子齿轮比 (参数 PN-01~PN-02)
- 输入脉冲形式 (参数 PN-03)
- 转动方向切换 (参数 PN-04)
- 输入信号分配 (参数 PN-10~PN-14)
- 输出信号分配 (参数 PN-15~PN-18)
- 电机编码器反馈上位机的脉冲数 (参数 PN-19)
- 最大转速 (参数 PN-34)

e. 在确定没有报警和任何异常情况后, 给定伺服使能(RUN)信号, 同时输入命令脉冲, 电机将处于运行状态。改变输入命令脉冲频率可以改变电机运行速度。

5.3 基本调整

- 错误的参数设置可能导致设备故障和意外, 启动前应确认参数的正确性
- 建议先进行空载调试后, 再做负载调试

1) 基本增益调整

● 速度控制模式

(1) 速度控制模式运行于双闭环系统。内环为电流环, 外环为速度环。速度环采用 PI 控制。

(2) 速度比例增益(参数 PN-41)的设定值, 在不发生振荡以及机械振动比较小的条件下, 尽可能的大。一般情况下, 负载惯量越大, 速度比例增益的设定值应越大。

(3) 速度积分时间系数(参数 PN-42)的设定值, 根据给定的条件, 尽量设置的比较大。速度积分时间系数设定较大时, 响应速度将会提高, 并消除稳态误差, 但是容易发生振荡。所以在不发生振荡的条件下, 设定量大一点。速度积分时间系数设定太小时, 在负载扰动大时, 速度变化大。一般情况下负载惯量越大, 速度积分时间系数的设定值应该越小。

(4) 设置 S 字时间常数(参数 PN-43)可以让伺服电机以 S 形曲线加速/减速, 其设定值越大使电机加减速越平滑, 但是设置过大, 电机加减速会比较慢。

● 位置控制模式

(1) 位置控制模式运行于三闭环系统。内环为电流环, 中间环为速度环, 外环为位置环。速度环采用 PI 控制, 位置环采用 P 控制。

(2) 先按照上面方法, 设置合适的速度比例增益和速度积分时间系数。

(3) 位置前馈增益(参数 PN-44)设定为 0.00

(4) 位置比例增益(参数 PN-40)的设定值, 在稳定范围内, 尽量设置的较大, 位置比例增益设定值较大时, 位置跟踪特性好, 滞后误差小, 但是在停止定位时, 容易产生振荡。且位置比例增益最好不要大于速度比例增益, 保证中间环调节比外环调节要快。

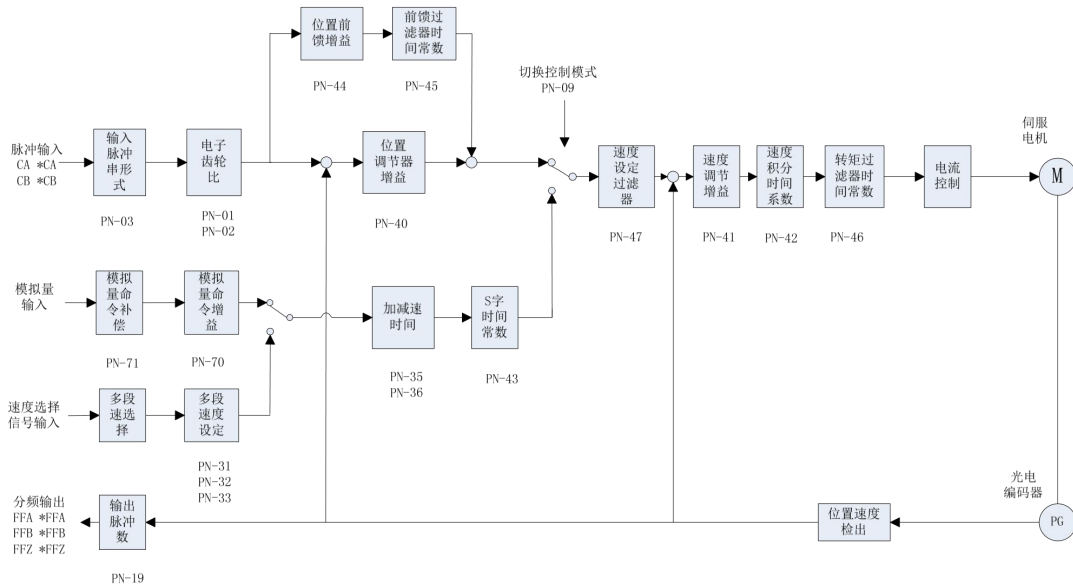
(5) 对于刚性低的机械及负载惯量比大的机械, 提高位置前馈增益(参数 PN-44), 可以减小位置偏差量, 提高应答。但是如果过大, 会引起超调。

位置比例增益设定值可参考下表

机械刚度	位置比例增益设定值 PN-40
低刚度	10[rad/sec]~30[rad/sec]
中刚度	30[rad/sec]~60[rad/sec]

高刚度	60[rad/sec]~100[rad/sec]
-----	--------------------------

2) 基本参数调整



3) 启停特性调整

伺服系统启停特性即加减速度时间，由负载惯量及启动停止频率决定，也受伺服驱动器和伺服电机本身的性能影响。过度频繁的启停、急加速、急减速、较大的负载惯量会引起伺服驱动器和伺服电机的过热，降低伺服驱动器的使用寿命。

一般负载惯量应该在电机转子惯量的 5 倍以内，在大负载惯量下使用，急加速，急减速时可能会有驱动器过压报警或者制动异常或者制动损坏。为避免这种情况，可做如下调整

- (1) 增加加减速度时间（参数 PN-35, 参数 PN-36），设定在合适值为准
- (2) 减小驱动器电流限制值（参数 PN-25）
- (3) 降低电机的最高转速（参数 PN-34）
- (4) 安装外加的制动装置
- (5) 更换功率，惯量较大一点的电机

六、伺服报警

6.1 报警内容

报警检出的内容

报警检出后在伺服放大器上的触摸面板上，自动地闪亮表示报警的代码。

如果同时检出多个报警时，触摸面板按以下优先顺序进行显示。

优先顺	显示	名称
1	OC1	过电流 1
2	OC2	过电流 2
3	OS	过速度
4	HU	过电压

5	EH	电流采样回路损坏
6	DE	存储器异常
7	EC	编码器通信异常
8	RH1	再生电阻过热
9	OL	过载
10	OF	偏差超出
12	AH	放大器过热

报警检出时的动作

在报警检出时，虽然伺服电机减速停机，但不同的检测内容，其动作各不相同。

< 报警发生时的动作 >

• 检出后空转

显示	名称
OC1	过电流 1
OC2	过电流
OS	过速度
HU	过电压
EH	电流采样回路损坏
DE	存储器异常
EC	编码器通信异常
RH1	再生电阻过热

• 以最大转矩减速停止后的空转

显示	名称
OL	过载
LU	电压不足
OF	偏差超出
AH	放大器过热

报警检出后自动进行显示。

6.2 报警解释

1. 过电流

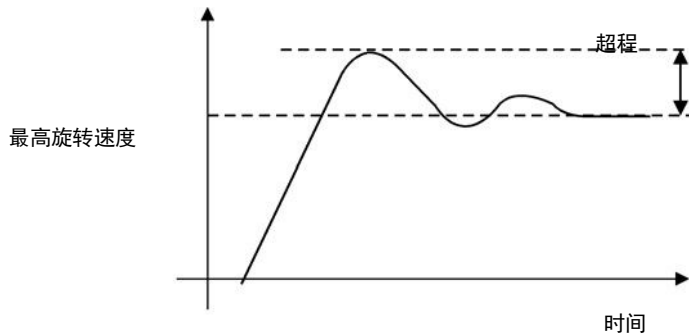
【显示】	【检测出的内容】
OC1、OC2	主电路晶体管的输出电流超出了规定

接到伺服电机上的动力配线有可能接地，或出现了短路。

一般情况下，对地线之间的电阻应在 MΩ 以上，线圈间的阻值要保持均衡。

2. 过速度

【显示】	【检测出的内容】
OS	伺服电机的旋转速度超出了最高速度的 1.1 电机旋转速度有可能超程了。



3. 过电压

【显示】	【检测出的内容】
HU	伺服放大器内部的直流中间电压大于上限

4. 电流采样回路损坏

【显示】	【检测出的内容】
EH	伺服电机内部的电流采样回路可能损坏

5. 存储器故障

【显示】	【检测出的内容】
DH	保存在伺服放大器内部 EEPROM 中的参数内容受损

当出现存储器异常时，请对参数实施初始化处置。

如果实施初始化仍检测出存储器故障，则需要更换伺服放大器。

6. 编码器异常

【显示】	【检测出的内容】
EC	组装在伺服电机上的编码器和伺服放大器间不正常

伺服电机的编码器配线有可能脱开或断线。

故编码器电缆线请使用任选电缆线或指定的电线。

编码器配线为+5V 左右的电压振幅，因此敷设时，请避开强磁场或强电场。

编码器敷设配线时，应远离伺服放大器主体、变频器以及电磁接触器等。(100mm 以上)

7. 过载

【显示】	【检测出的内容】
OL	伺服放大器的输出转矩(命令值)实效值超出了组合的伺服电机的允许值

若恒定速度和停止时检测出，则需做电机容量的校正。

高频度运行时，请降低运行频度。如果在这种状态下未检出，则加减频度较高有可能为原因。

不管什么情况，务请在伺服放大器触摸面板的监控模式下，进行 OL 热值的确认。

8. 电压不足

【显示】	【检测出的内容】
LU	向伺服放大器提供的电源电压低于规格范围的最低电压

该报警只有在参数 26 设定为 1 时才检出。

因瞬间停电原因，供给电压有可能下降。并且，也有可能是电源容量不够。

电源环境不好的情况下，参数 26 号的设定下可能无法检出电压不足。此时如果用参数 27 号的设定来选择空，那么，在瞬间停电时，可以继续运行。

电压不足可通过触摸面板的显示进行确认。

也可以在触摸面板的监控模式下，确认直流中间电压。

电压不足检出时，直流中间电压约为 210V。

9. 偏差超出

【显示】	【检测出的内容】
OF	偏差量(命令当前位置与反馈当前位置之差分)超过了参数 22 号的偏差超出幅度设定值

标准参数 22 号的初始值为 2000(×100)脉冲。

偏差量如超过 2000000 脉冲，即检出偏差超出的报警。一般的伺服放大器的使用方法，与旋转速度成正比，偏差量大。电机轴转 1 圈为 10000 个脉冲，在产生约相当于电机轴 20 转的偏差时，可检测偏差超出。

在接通运行命令 [RUN] 检测出偏差超出时，有可能是改换了伺服电机的动力配线。

10. 放大器过热

【显示】	【检测出的内容】
AH	伺服电机冷却片的温度超过了约 80℃

请在伺服放大器环境温度在+55℃以下时使用。伺服放大器内部的大容量电容器的寿命受环境温度的影响很大。

6.3 报警处理方法

报警代码	报警名称	运行状态	原因	处理方法
OS	过速度	驱动器通电时出现	驱动器电路故障	更换驱动器
			编码器故障	更换伺服电机
		电机刚启动时出现	负载惯量过大	1. 减少负载惯量 2. 更换更大功率的驱动器和伺服电机
			编码器零点错误	1. 更换伺服电机 2. 发回厂家重调整编码器零点
			电机 U, V, W 相序错误	核对接线, 正确接线
			编码器引线错误	
		电机运行过程中出现	输入指令的脉冲频率过高	上位机正确设置输入指令脉冲频率
			电子齿轮比太大	正确设置合适的电子齿轮比
			加减速时间常数太小, 使速度超调量过大 (速度控制时)	1. 增大加减速时间常数 (参数 PN-35, PN-36) 2. S 字时间常数 (参数 PN-43) 设定大一些 3. 动作时的速度应答 (参数 PN-41) 设定高一点
伺服系统参数未调整好, 引起超调	1. 重新设定调节器相关增益 2. 增益很难设定到合适值, 更换合适电机			
HU	主电路过压	只接通控制电源 (S1, S2), 不接通主电源 (L1, L2, L3) 时出现,	驱动器内部电路板故障	更换伺服驱动器
		同时接通控制电源	驱动器内部电路板故障	更换伺服驱动器

		(S1, S2), 主电源 (L1, L2, L3) 时出现	电源电压过高	查看驱动器 ON-07 值是否大于 400V, 检查供电电源是否过大
		电机运行过程中出现	制动电阻接线断开	重新连接线
			制动电阻损坏	在断电条件下, 测量制动电阻阻值是否与标示一致, 若判定损坏, 更换制动电阻
			驱动器内部制动晶体管损坏	更换伺服驱动器
			驱动器内部制动回路损坏	
			制动电阻容量不够	1. 减少起停频率 2. 增加加/减速时间常数 3. 减小电流限幅值 4. 减小负载惯量 5. 降低运行速度 6. 外接容量足够的制动电阻
伺服电机惯量不够	更换惯量更大的伺服电机			
LU	主电路欠压	接通电源时出现	主电源线接触不良	驱动器电源接线端子座间的主电源指示灯是否亮, 如果不亮, 则检查连线是否连接好
			供电电源不稳定, 电源电压低	查看驱动器 ON-07 值是否小于 150V 确定供电电源是否稳定
			临时停电 20ms 以上	检查供电电源
			驱动器内部元器件故障	更换伺服驱动器
	电机运行过程中出现	电源容量不够	检查供电电源	
		瞬时掉电		
OF	位置偏差超出	接通控制电源时出现	驱动器电路板故障	更换伺服驱动器
		电机启动时出现	电机 U, V, W 引线错误	正确接线
			编码器引线错误	
			位置比例增益太小	加大位置比例增益
			输出转矩不足	1. 检查转矩限制值

				2. 减小负载容量 3. 更换较大功率的伺服驱动器和伺服电机
			脉冲指令频率太高	查看 ON-15 是否为 500 以下，如果不是，则降低脉冲频率
		电机运行时出现	驱动器功率电路故障	更换伺服驱动器
			驱动器参数未调整好	增加位置增益
			脉冲指令频率太高	查看 ON-15 是否为 500 以下，如果不是，则降低脉冲频率
			输入电源电压不足	带载时电压下降到工作电压以下，选择正确的变压器及安装稳压器
AH	放大器过热	接通电源，且伺服驱动器停止工作 1 小时以上，环境温度正常时	驱动器内部电路故障	更换伺服驱动器
		电机运行过程中出现	散热风扇不起作用	查看 ON-09 显示的温度值，超过 50 ° C 风扇未开启，则更换伺服驱动器
	环境温度高，工作环境散热不好		尽量提高环境的通风效果	
	不能消耗再生电力		延长减速时间	
EC	编码器通信异常	接通电源时出现运行过程中出现	编码器电缆线错误	检查编码器线接线是否正确，是否有断线
			编码器线接触不良	检查编码器线是否接触良好
			编码器损坏	更换伺服电机
			驱动器内部检测电路故障	更换伺服驱动器
EH	电流采样回路损坏	接通电源时出现	驱动器内部电流采样回路损坏	更换伺服驱动器
DE	存储器	接通电源时	存储器受损	更换伺服驱动器

	异常	出现	存储器与主芯片通信异常	
OL	过载	接通电源时出现	驱动器内部电路板故障	更换伺服驱动器
		电机运行过程中出现	超过额定转矩运行	1. 检查负载 2. 降低启停频率 3. 更换更大功率的驱动器和伺服电机
			驱动器动力线 U, V, W 接线不对	检查接线确认 U, V, W 正确接线
			电机运行不稳定有振荡	1. 加大增益 2. 增加加减速时间 3. 减小负载惯量
			伺服电机异常	更换伺服电机
OC1	过电流 1	接通电源时出现	驱动器内部电路损坏	更换伺服驱动器
		电机运行过程中出现	驱动器动力线 U, V, W 之间有短路	检查动力线
			加减速时间太小	加大加减速时间 (PN-35, PN-36)
			控制环参数刚性过大	降低刚性, 即减小位置增益 (PN-40), 速度增益 (PN-41)
			输出电流过大	降低最大电流限定值参数 PN-25 号
			接地不良, 外界干扰	正确接地
			驱动器内部电路损坏, 缺相等	更换驱动器
OC2	过电流 2	电机运行过程中出现	驱动器故障	更换驱动器

故障现象	故障原因	故障处理方法
通电后数码管无显示或者显示乱码	控制电源线 S1, S2 接触不好	万用表测量 S1, S2 两端是否 220V 左右电压, 若无, 则确定电源线是否连接好

	控制电源电压过低	万用表测量 S1, S2 两端电压是否低于 100V, 若是, 则确定输入电源电压是否过低
	驱动器内部电路板损坏	更换伺服驱动器
上电初始显示不为需查看值	初始显示参数未设置	更改参数 PN-30 号值 0 显示顺序模式 1 显示当前报警 2 显示报警记录 3 显示站号 4 显示电机速度 5 显示命令速度 6 显示平均转矩 7 显示反馈当前位置 8 显示命令当前位置 9 显示位置偏差量 10 显示直流母线电压 11 显示电角度 12 显示散热器温度 13 显示模拟量电压值 14 显示输入信号 15 显示输出信号 16 显示命令脉冲累积 17 显示峰值力矩 18 显示输出脉冲频率
给指令时电机不转动	机械原因, 电机被机械卡死 (电机堵转)	检查机械
	若电机为抱闸电机可能处于锁死状态	为抱闸电机提供电源解开抱闸

6.4 非报警故障处理

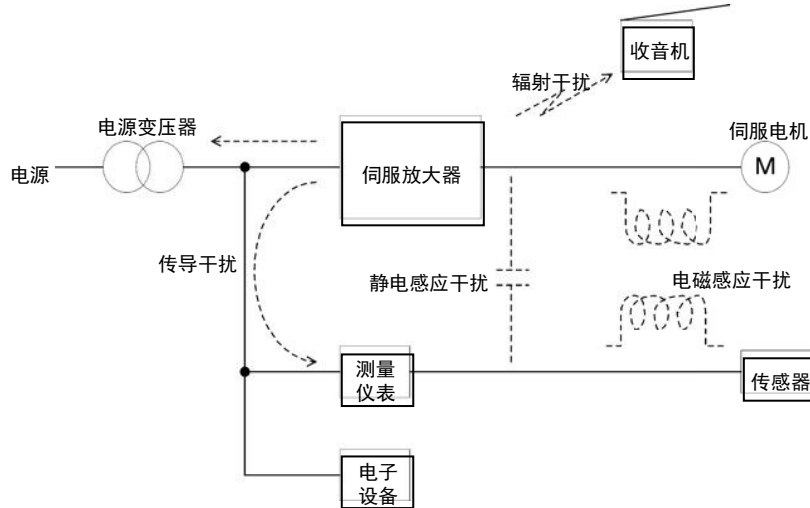
	驱动器处于故障报警状态	查看驱动器数码管显示是否有报警代码, 断电重启清除报警, 部分报警可以不用断电而采用 FN-04 操作清除。
--	-------------	--

	控制信号线是否接触正确或者接触不良	检查连线，并确定伺服是否接收到使能信号以及位置指令或者速度指令伺服使能信号可以查看输入信号状态 ON-11 位置指令脉冲信号可以查看输入脉冲频率 ON-15 速度指令信号可以查看输入模拟量电压信号 ON-10
	伺服电机损坏	更换伺服电机
	驱动器故障	更换驱动器
电机有异响或者振动	安装不良	检查与机械传动传动装置匹配好
	伺服电机损坏	更换伺服电机
	增益太高，速度环增益 PN-41 过大造成振荡	减小增益，及降低 PN-41 号参数值
给定正反转命令时电机只往一个方向旋转	控制线缆错误	检查控制线是否接错
	参数未设置好	脉冲形式 (PN-03 号) 是否选择正确设置正确后查看输入脉冲频率 ON-15 是否有正负变化
	驱动器故障	查看输入脉冲频率 ON-15 无正负变化，示波器观察上位机输出脉冲波形正常时，更换驱动器
	上位机故障	查看输入脉冲频率 ON-15 无正负变化，示波器观察上位机输出脉冲波形不正常时，咨询上位机提供商
无指令时电机转动	模拟电压量的零点偏移	在无指令给定但电机转动时查看 ON-10 的值，是否偏离零较多。若是，则进行零点整定 FN-07 操作， 注：只针对于运行于速度模式的驱动器
	伺服刚性太弱，电机有一点转动	增大刚性，及增大位置增益 PN-40 号，速度增益 PN-41 号
	上位机虽然停止动作，但在仍继续发脉冲	在无指令但电机有转动时，查看输入脉冲频率 ON-15 是否不为零，若用示波器观察上位机有输出脉冲，咨询上位机提供商
	外部干扰	正确连接控制线上的屏蔽线或者加磁环
运行中给定停止指令电机没有停止	伺服刚性太弱，电机有一点转动	增大刚性，及增大位置增益 PN-40 号，速度增益 PN-41 号
	上位机虽然给定停止指令，但在仍继续发脉冲	给定停止指令但电机没有停止时，查看输入脉冲频率 ON-15 是否不为零，若用示波器观察上位机有输出脉冲，咨询上位机提供商

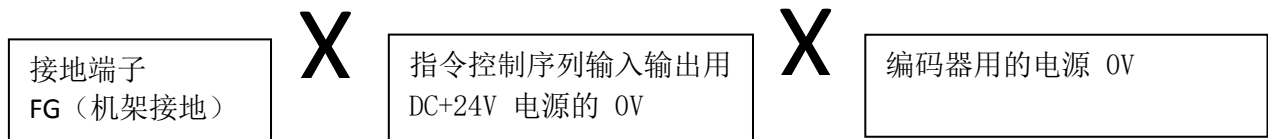
七、外围设备

7.1 电源滤波器

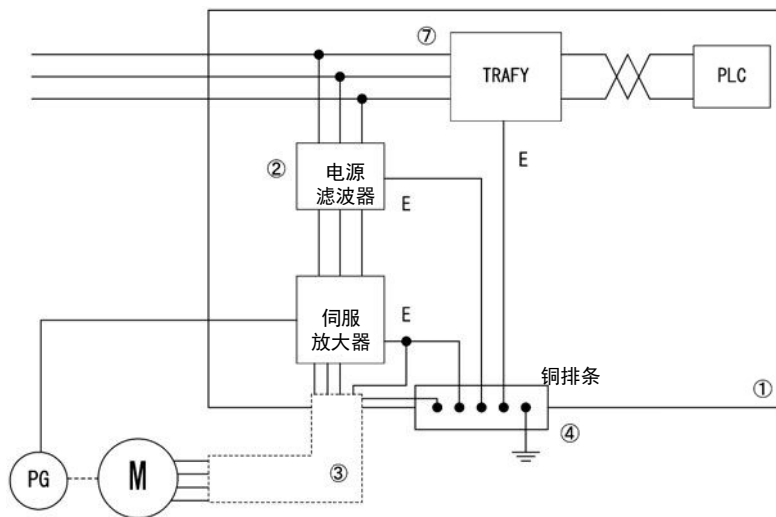
伺服放大器与通用的变频器一样，在 PWM 控制电路中进行高频开关动作；因此，辐射干扰与传导干扰等往往对外围设备的外部机器产生影响。以下介绍的方法，作为一种对策，是很有效果的。



- ① 伺服放大器装在一个铁制容器(控制盘)内，控制盘接地。不能与电脑和测量仪表设置很近。
- ② 对相同电源的机器产生影响时，要在伺服放大器的初级端装设滤波器(电源滤波器)。
对不同电源的机器产生影响时，采用抗干扰用的变压器(TRAIFY)。
- ③ 连接伺服放大器至伺服电机的配线要装到金属管内，把金属管接地(也可以多点接地)。
- ④ 接地尽量用短粗线；接地线由每个机器直接接到铜排(条)上。(接地线不能在机器之间跨接)
- ⑤ 下列信号绝不可相互连接。



- ⑥ 主电路与控制电路的配线绝不能捆束在一起，也不可平行布线。
主电路：商业电源、伺服放大器与伺服电机的动力配线
控制电路：DC+24V，DC+15V 电平的信号线伺服电机的编码器配线
- ⑦ 上位机的设备(可编程控制器、通用电脑等)和 220V 电源，要采用抗干扰的变压器(TRAIFY)。



7.2 AC 电抗器

下述情况时，AC 电抗器要接到伺服放大器的初级端。

- (1) 电源容量较大如果电源容量超过 500kVA，那么在接通电源时，对伺服放大器输入电流较大，常会损坏内部整流用的二极管。（电源容量符合指定的电线规格要求，以配线长度 20m 为标准）
- (2) 电源电压失衡

电源电压出现失衡，则电流集中到高电压相位上。

当电压不平衡率处于 3% 以上，要连接 AC 电抗器。

$$\frac{(\text{最大电压 [V]}) - (\text{最小电压 [V]})}{(\text{三相平均电压 [V]})} \times 100$$

$$(\text{电源失衡率}) = \frac{(\text{最大电压 [V]}) - (\text{最小电压 [V]})}{(\text{三相平均电压 [V]})} \times 100$$

要均衡各相输入电流可插入电抗器。电抗器也防止电源电压下降。

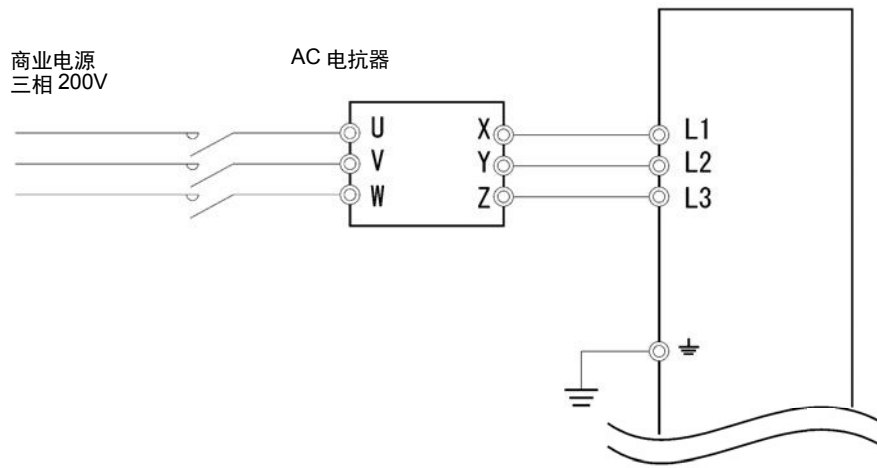
(3) 高次谐波的抑制

伺服放大器由于电容为输入型，因而产生高次谐波，AC 电抗器可以抑制电源系统的电流失常，防止对接在同一系统上的机器产生干扰。

如果电源电压不均衡，则高次谐波增大。

AC 电抗器插到伺服放大器的初级端。额定通电电流采用小型则发热，而采用大型，则抑制效果降低。

连接 AC 电抗器可以满足高次谐波抑制对策指导方针的限制值要求。



伺服放大器



扫一扫，加关注！掌握最新资讯，最新优惠！了解更多成功案例！

咨询热线：4006-033-880

官网：www.top-cnc.com

淘宝旗舰店：<http://888cnc.taobao.com/>

阿里巴巴品牌工业城：<http://topcnc888.1688.com/>

北京多普康自动化技术有限公司