

DF910(带PG卡)系列主轴伺服驱动器

DF910(带PG卡)系列主轴伺服驱动用于新型、高精度的数控机床，具有定位控制、脉冲同步控制等新型功能。能够实现带编码器的主轴电机闭环控制。该型号驱动器具有响应速度，速度平滑等特点。能够配合不同的数控系统实现主轴准停、刚性攻牙、分度定位等多种功能。

1. 技术规范：

项目	规格	
最高频率	矢量控制：0 ~ 1000Hz V/F 控制：0 ~ 1500Hz	
载波频率	0.8kHz ~ 16kHz 可根据负载特性，自动调整载波频率。	
输入频率分辨率	数字设定：0.01Hz 模拟 设定：最高频率 × 0.025%	
控制方式	开环矢量控制 (SVC) 闭环矢量控制 (FVC) V/F 控制	
启动转矩	G 型机：0.5Hz/150%(SVC)；0Hz/180%(FVC)	
调速范围	1: 100 (SVC)	1: 1000 (FVC)
稳速精度	±0.5%(SVC)	±0.02%(FVC)
转矩控制精度	±5%(FVC)	
过载能力	G 型机：150% 额定电流 60s；180% 额定电流 3s	
转矩提升	自动转矩提升；手动转矩提升 0.1%~30.0%	
V/F 曲线	三种方式：直线型；多点型；N 次方型 V/F 曲线 (1.2 次方、1.4 次方、1.6 次方、1.8 次方、2 次方)	
加减速曲线	直线加减速方式。四种加减速时间，加减速时间范围 0.0~6500.0s	
直流制动	直流制动频率：0.00Hz~ 最大频率 制动时间：0.0s~36.0s 制动动作电流值：0.0%~100.0%	
自动电压调整 (AVR)	当电网电压变化时，能自动保持输出电压恒定	
快速限流功能	最大限度减小过流故障，保护主轴伺服驱动器正常运行	

项目	规格
多编码器支持	支持差分、开路集电极、UVW、旋转变压器等编码器
瞬时不停	瞬时停电时通过负载回馈能量补偿电压的降低，维持主轴伺服驱动器短时间内继续运行
过压过流失速控制	对运行期间电流电压自动限制，防止频繁过流过压跳闸
转矩限定与控制	对运行期间转矩自动限制，防止频繁过流跳闸；闭环矢量模式可实现转矩控制
简易 PLC、多段速运行	通过内置 PLC 或控制端子实现最多 16 段速运行

2. 参数简表：

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0 基本功能组				
P0.00	GP 类型显示	1: G 型 (恒转矩负载机型) 2: P 型 (风机、水泵类负载机型)	机型确定	●
P0.01	控制模式选择	0: 无速度传感器矢量控制 (SVC) 1: 有速度传感器矢量控制 (FVC) 2: V/F 控制	2	
P0.02	命令源选择	0: 操作面板命令通道 (LED 灭) 1: 端子命令通道 (LED 亮) 2: 通讯命令通道 (LED 闪烁)	0	
P0.03	主频率源 X 选择	0: 数字设定 (预置频率 P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电不记忆) 1: 数字设定 (预置频率 P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电记忆) 2: FIV 3: FIC 4: 保留 5: PULSE 脉冲设定 (X5) 6: 多段指令 7: 简易 PLC 8: 保留 9: 通讯给定 10: 脉冲同步	0	
P0.04	辅助频率源 Y 选择	同 P0.03(主频率源 X 选择)	0	
P0.05	叠加时辅助频率源 Y 范围选择	0: 相对于最大频率 1: 相对于频率源 X	0	
P0.06	叠加时辅助频率源 Y 范围	0% ~ 150%	100%	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0.07	频率源叠加选择	个位：频率源选择 0：主频率源 X 1：主辅运算结果（运算关系由十位确定） 2：主频率源 X 与辅助频率源 Y 切换 3：主频率源 X 与主辅运算结果切换 4：辅助频率源 Y 与主辅运算结果切换 十位：频率源主辅运算关系 0：主 + 辅 1：主 - 辅 2：二者最大值 3：二者最小值	00	
P0.08	预置频率	0.00Hz ~ 最大频率 (P0.10)	50.00Hz	
P0.09	运行方向	0：方向一致 1：方向相反	0	
P0.10	最大频率	50.00Hz ~ 600.00Hz	50.00Hz	
P0.11	上限频率源	0：P0.12 设定 1：FIV 2：FIC 3：保留 4：PULSE 脉冲设定 5：通讯给定 6：多段速指令	0	
P0.12	上限频率	下限频率 P0.14 ~ 最大频率 P0.10	50.00Hz	
P0.13	上限频率偏置	0.00Hz ~ 最大频率 P0.10	0.00Hz	
P0.14	下限频率	0.00Hz ~ 上限频率 P0.12	0.00Hz	
P0.15	载波频率	0.8kHz ~ 16.0kHz	机型确定	
P0.16	载波频率随温度调整	0：否 1：是	1	
P0.17	加速时间 1	0.00s ~ 65000s	3.00s	
P0.18	减速时间 1	0.00s ~ 65000s	3.50s	
P0.19	加减速时间单位	0：1 秒 1：0.1 秒 2：0.01 秒	1	
P0.21	叠加时辅助频率源偏置频率	0.00Hz ~ 最大频率 P0.10	0.00Hz	
P0.22	频率指令分辨率	1：0.1Hz 2：0.01Hz	2	
P0.25	加减速时间基准频率	0：最大频率 (P0.10) 1：设定频率 2：100Hz	0	
P0.26	运行时频率指令 UP/ DOWN 基准	0：运行频率 1：设定频率	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0.27	命令源捆绑频率源	个位：操作面板命令绑定频率源选择 0：无绑定 1：数字设定频率 2：FIV 3：FIC 4：保留 5：PULSE 脉冲设定 (X5) 6：多段速 7：简易 PLC 8：PID 9：通讯给定 十位：端子命令绑定频率源选择 百位：通讯命令绑定频率源选择 千位：自动运行绑定频率源选择	0000	
P1 电机参数				
P1.00	电机类型选择	0：普通异步电机 1：主轴异步电机	1	
P1.01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	
P1.02	电机额定电压	1V ~ 2000V	机型确定	
P1.03	电机额定电流	0.01A ~ 655.35A(驱动器功率≤ 55kW) 0.1A ~ 6553.5A(驱动器功率 >55kW)	机型确定	
P1.04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	
P1.05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	
P1.06	异步电机定子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω(驱动器功率≤ 55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω(驱动器功率 >55kW)	调谐参数	
P1.07	异步电机转子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω(驱动器功率≤ 55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω(驱动器功率 >55kW)	调谐参数	
P1.08	异步电机漏感抗	0.01mH ~ 655.35mH(驱动器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH(驱动器功率 >55kW)	调谐参数	
P1.09	异步电机互感抗	0.1mH ~ 6553.5mH(驱动器功率≤ 55kW) 0.01mH ~ 655.35mH(驱动器功率 >55kW)	调谐参数	
P1.10	异步电机空载电流	0.01A ~ P1.03(驱动器功率≤ 55kW) 0.1A ~ P1.03(驱动器功率 >55kW)	调谐参数	
P1.11	异步机铁心饱和系数 1	50.0%~100.0%	86.0%	
P1.12	异步机铁心饱和系数 2	100.0%~150.0%	130.0%	
P1.13	异步机铁心饱和系数 3	100.0%~170.0%	140.0%	
P1.14	异步机铁心饱和系数 4	100.0%~180.0%	150.0%	
P1.15	异步机调谐参数保留 1	0~65535	0	
P1.16	异步机调谐参数保留 2	0~65535	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P1.17	同步电机 D 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH(驱动器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH(驱动器功率 >55kW)	学习参数	
P1.18	同步电机 Q 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH(驱动器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH(驱动器功率 >55kW)	学习参数	
P1.19	同步电机反电动势	0.1V ~ 6553.5V	学习参数	
P1.20	厂家参数	0~65535	0	
P1.21	厂家参数	0~65535	0	
P1.22	转矩惯量比	0.01~10.00	1.00	
P1.23	摩擦力矩百分比	0.00%~100.00%	0.00%	
P1.24	厂家参数	0~65535	0	
P1.25	厂家参数	0~65535	0	
P1.26	厂家参数	0~65535	0	
P1.27	编码器线数	1 ~ 20000	1024	
P1.28	编码器类型	0: ABZ 增量编码器 1: UVW 增量编码器 2: 旋转变压器 3: 正余弦编码器 (SIN/COS 编码器) 4: 省线式 UVW 编码器	0	
P1.29	厂家参数	0~65535	0	
P1.30	编码器接线标志	BIT0: AB 信号的方向或旋变方向; BIT1: 绝对位置的方向 (UVW 或 SIN/COS 编码器的 CD 信号)	0	
P1.31	编码器零点位置角	0.0 ~ 359.9°	0.0°	
P1.32	电机齿轮比分子	1~65535	1	
P1.33	电机齿轮比分母	1~65535	1	
P1.34	旋变极对数	1~32	1	
P1.35	厂家参数	0~65535	0	
P1.36	速度反馈 PG 断线检测时间	0.0: 不动作 0.1s ~ 10.0s	0.0s	
P1.37	自学习选择	0: 无操作 1: 异步机静态自学习 2: 异步机全面自学习 3: 异步机完全静态自学习	0	
P2 组 电机矢量控制参数				
P2.00	低速速度环 Kp	1 ~ 200	40	
P2.01	低速速度环 Ti	0.001s ~ 10.000s	0.500s	
P2.02	切换频率 1	0.00 ~ P2.05	5.00Hz	
P2.03	高速速度环 Kp	1 ~ 200	30	
P2.04	高速速度环 Ti	0.001s ~ 10.000s	0.500s	
P2.05	切换频率 2	P2.02 ~ 最大频率	10.00Hz	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P2.06	矢量转差补偿调整	50% ~ 200%	100%	
P2.07	速度反馈滤波时间	0.000s ~ 0.100s	0.000s	
P2.09	速度控制下转矩上限源 (电动)	0: 功能码 P2.10 设定 1: FIV 2: FIC 3: 保留 4: PULSE 脉冲设定 5: 通讯给定 6: MIN(FIV, FIC) 7: MAX(FIV, FIC) 1-7 选项的满量程对应 P2.10	0	
P2.10	速度控制下转矩上限设定 (电动)	0.0% ~ 200.0%	150.0%	
P2.11	速度控制下转矩上限源 (发电)	参考 P2.09	0	
P2.12	速度控制下转矩上限设定 (发电)	0.0% ~ 200.0%	150.0%	
P2.13	低速电流环 Kp 调整	0.1 ~ 10.0	1.0	
P2.14	低速电流环 Ki 调整	0.1 ~ 10.0	1.0	
P2.15	高速电流环 Kp 调整	0.1 ~ 10.0	1.0	
P2.16	高速电流环 Ki 调整	0.1 ~ 10.0	1.0	
P2.17	零速锁定速度环 Kp	1 ~ 100	30	
P2.18	零速锁定速度环 Ti	0.001s ~ 10.000s	0.500s	
P2.20	零速锁定速度环切换频率	0.00 ~ P2.02	0.20Hz	
P3 组 V/F 控制参数				
P3.00	VF 曲线设定	0: 直线 V/F 1: 多点 V/F 2: 平方 V/F 3: 1.2 次方 V/F 4: 1.4 次方 V/F 6: 1.6 次方 V/F 8: 1.8 次方 V/F	0	
P3.01	转矩提升	0.0%: (自动转矩提升) 0.1% ~ 30.0%	机型确定	
P3.02	转矩提升截止频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	
P3.03	多点 VF 频率点 1	0.00Hz ~ P3.05	0.00Hz	
P3.04	多点 VF 电压点 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
P3.05	多点 VF 频率点 2	P3.03 ~ P3.07	0.00Hz	
P3.06	多点 VF 电压点 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
P3.07	多点 VF 频率点 3	P3.05 ~ 电机额定频率 (P1.04)	0.00Hz	
P3.08	多点 VF 电压点 3	0.0% ~ 100.0%	0.0%	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P3.09	VF 转差补偿增益	0.0% ~ 200.0%	0.0%	
P3.10	VF 过励磁增益	0 ~ 200	0	
P3.11	VF 振荡抑制增益	0 ~ 100	机型确定	
P3.12	VF 控制参数保留 1	0~65535	0	
P3.16	VF 过流失速使能	0: 无效 1: 有效	1	
P3.17	VF 过流失速电流	100%~180%	150%	
P3.18	VF 过流失速增益	0~100	30	
P3.19	VF 倍速过流抑制动作 电流点补偿系数	50%~150%	50%	
P3.20	母线过压失速使能	0: 无效 1: 有效	1	
P3.21	母线过压失速电压 (制动电阻开通电压)	120%~150%	120%	
P3.22	母线过压失速增益 Kp	0~500	300	
P3.23	母线过压失速增益 Ki	0~100	50	
P3.24	母线过压失速频率增加限制	0.0~30.0Hz	5.0Hz	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P4 组 输入端子				
P4.00	X1 端子功能选择	0: 无功能 1: 正转运行 (FWD) 2: 反转运行 (REV) 3: 三线式运行控制 4: 正转点动 (FJOG) 5: 反转点动 (RJOG)	1	
P4.01	X2 端子功能选择	6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: 自由停车 9: 故障复位 (RESET) 10: 运行暂停	2	
P4.02	X3 端子功能选择	11: 外部故障常开输入 12: 多段指令端子 1 13: 多段指令端子 2 14: 多段指令端子 3 15: 多段指令端子 4 16: 加减速时间选择端子 1 17: 加减速时间选择端子 2	64	
P4.03	X4 端子功能选择	18: 频率源切换 19: UP/DOWN 设定清零 (端子、键盘) 20: 运行命令切换端子 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: PLC 状态复位 24: 摆频暂停 25: 计数器输入	65	
P4.04	X5 端子功能选择	26: 计数器复位 27: 长度计数输入 28: 长度复位 29: 转矩控制禁止 30 PULSE(脉冲) 频率输入(仅对 X5 有效)	50	
P4.05	X6 端子功能选择	31: 保留 32: 立即直流制动 33: 外部故障常闭输入 34: 频率修改使能 35: PID 作用方向取反 36: 外部停车端子 1 37: 控制命令切换端子 2 38: PID 积分暂停	0	
P4.06	X7 端子功能选择	39: 频率源 X 与预置频率切换 40: 频率源 Y 与预置频率切换 41: 电机选择端子 1 42: 电机选择端子 2 43: PID 参数切换	0	
P4.07	X8 端子功能选择	44: 用户自定义故障 1 45: 用户自定义故障 2 46: 速度控制 / 转矩控制切换 47: 紧急停车 48: 外部停车端子 2 49: 减速直流制动 50: 模拟量指令增益切换	0	
P4.08	保留	51-59: 保留 64: 脉冲同步模式切换 (脉冲速度同步 <-> 脉冲位置同步)	0	
P4.09	保留	65: 定位控制切换 (不带命令) 66: 定位控制切换 (带正转命令) 67: 定位控制切换 (带反转命令) 68: 多段定位长度指令 1 69: 多段定位长度指令 2 70: 多段定位长度指令 3 73: 控制模式强制为 FVC(停机时有效) 75: 重新定位 76: 分度定位 / 增量式定位模式切换 77: 脉冲位置同步控制切换 (带正转命令)	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P4.10	X 滤波时间	0.000s ~ 1.000s	0.010s	
P4.11	端子命令方式	0: 两线式 1 1: 两线式 2 2: 三线式 1 3: 三线式 2	0	
P4.12	端子 UP/DOWN 变化率	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	
P4.13	FI 曲线 1 最小输入	-10.00V ~ P4.15	-10.00V	
P4.14	FI 曲线 1 最小输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	
P4.15	FI 曲线 1 最大输入	P4.13 ~ +10.00V	10.00V	
P4.16	FI 曲线 1 最大输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
P4.17	FIV 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
P4.18	FI 曲线 2 最小输入	0.00V ~ P4.20	0.00V	
P4.19	FI 曲线 2 最小输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
P4.20	FI 曲线 2 最大输入	P4.18 ~ +10.00V	10.00V	
P4.21	FI 曲线 2 最大输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
P4.22	FIC 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
P4.23	FI 曲线 3 最小输入	-10.00V ~ P4.25	-10.00V	
P4.24	FI 曲线 3 最小输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	
P4.25	FI 曲线 3 最大输入	P4.23 ~ +10.00V	10.00V	
P4.26	FI 曲线 3 最大输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
P4.27	保留	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
P4.28	PULSE 最小输入	0.00kHz ~ P4.30	0.00kHz	
P4.29	PULSE 最小输入 对应设定	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
P4.30	PULSE 最大输入	P4.28 ~ 100.00kHz	50.00kHz	
P4.31	PULSE 最大输入设定	-100.0% ~ 100.0%	100.0%	
P4.32	PULSE 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P4.33	FI 曲线选择	个位: FIV 曲线选择 1: 曲线 1(2 点, 见 P4.13 ~ P4.16) 2: 曲线 2(2 点, 见 P4.18 ~ P4.21) 3: 曲线 3(2 点, 见 P4.23 ~ P4.26) 4: 曲线 4(4 点, 见 L6.00 ~ L6.07) 5: 曲线 5(4 点, 见 L6.08 ~ L6.15) 十位: FIC 曲线选择, 同上 百位: 保留	321	
P4.34	FI 低于最小输入设定选择	个位: FIV 低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 十位: FIC 低于最小输入设定选择,	000	
P4.35	X1 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P4.36	X2 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P4.37	X3 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P4.38	X 端子有效模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: X1 十位: X2 百位: X3 千位: X4 万位: X5	00000	
P4.39	X 端子有效模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: X6 十位: X7 百位: X8	00000	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P5 组 输出端子				
P5.00	Y0 端子输出模式选择	0: 脉冲输出 (Y0P) 1: 开关量输出 (Y0R)	1	
P5.01	Y0R 输出功能选择	0: 无输出 1: 伺服驱动器运行中 2: 故障输出 (故障停机) 3: 频率水平检测 FDT1 输出 4: 频率到达 5: 零速运行中 (停机时不输出) 6: 电机过载预报警 7: 伺服驱动器过载预报警	4	
P5.02	控制板继电器功能选择 (YA-YB-YC)	8: 设定记数值到达 9: 指定记数值到达 10: 长度到达 11: PLC 循环完成 12: 累计运行时间到达 13: 频率限定中 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 16: FIV>FIC	2	
P5.03	控制板继电器输出功能选择 (RA-RB-RC)	17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 (运行有关) 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21: 定位到达 22: 定位接近 23: 零速运行中 2(停机时也输出) 24: 累计上电时间到达	0	
P5.04	保留	25: 频率水平检测 FDT2 输出 26: 频率 1 到达输出 27: 频率 2 到达输出 28: 电流 1 到达输出 29: 电流 2 到达输出 30: 定时到达输出 31: FIV 输入超限 33: 反向运行中 34: 零电流状态	21	
P5.05	保留	35: 模块温度到达 36: 输出电流超限 37: 下限频率到达 (停机也输出) 38: 告警输出 (继续运行) 40: 本次运行时间到达 41: 定位零点搜索完成 42: 增量式定位完成 (500ms 高电平) 43: 绝对式定位完成 (500ms 高电平) 44: 分度定位完成 (500ms 高电平)	4	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P5.06	YOP 输出功能选择	0: 运行频率 1: 设定频率 2: 输出电流 3: 输出转矩 4: 输出功率 5: 输出电压 6: PULSE 输入 (100.% 对应 100.0kHz)	0	
P5.07	FOV 输出功能选择	7: FIV 8: FIC 9: 保留(扩展卡) 10: 长度 11: 记数值 12: 通讯设定 13: 电机转速	0	
P5.08	FOC 输出功能选择	14: 输出电流 (100.0% 对应 1000.0A) 15: 输出电压 (100.0% 对应 1000.0V) 16: 保留	1	
P5.09	YOP 输出最大频率	0.01kHz ~ 100.00kHz	50.00kHz	
P5.10	FOV 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
P5.11	FOV 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	
P5.12	FOC 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
P5.13	FOC 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	
P5.17	YOR 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P5.18	YA-YB-YC 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P5.19	RA-RB-RC 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P5.20	保留	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P5.21	保留	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
P5.22	输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: YOR 十位: YA-YB-YC 百位: RA-RB-RC	00000	
P6 组 启停控制				
P6.00	V/F 启动方式	0: 直接启动 1: 转速追踪启动 2: 异步机矢量预励磁启动	0	
P6.01	使用启动预转矩选择	0: 不使用 1: 使用	0	
P6.02	启动预转矩设定	0.0%~200.0%	0.0%	
P6.03	启动频率	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P6.04	启动频率保持时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
P6.05	启动直流制动电流 / 预励磁电流	0% ~ 100%	0%	
P6.06	启动直流制动时间 / 预励磁时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
P6.10	停机方式	0: 减速停车 1: 自由停车	0	
P6.11	停机直流制动起始频率	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	
P6.12	停机直流制动等待时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
P6.13	停机直流制动电流	0% ~ 100%	0%	
P6.14	停机直流制动时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
P6.15	制动使用率	0% ~ 100%	100%	
P7 组 键盘与显示				
P7.01	JOG 键功能选择	0: 此键无效 1: 操作面板命令通道与远程命令通道 (端子命令通道或通讯命令通道) 切换 2: 正反转切换 3: 正转点动 4: 反转点动	0	
P7.02	STOP/RESET 键功能	0: 只在键盘操作方式下, STOP/RESET 键停机功能有效 1: 在任何操作方式下, STOP/RESET 键停机 功能均有效	0	
P7.03	LED 运行显示参数 1	0000 ~ FFFF Bit00: 运行频率 1(Hz) Bit01: 设定频率 (Hz) Bit02: 母线电压 (V) Bit03: 输出电压 (V) Bit04: 输出电流 (A) Bit05: 输出功率 (kW) Bit06: 输出转矩 (%) Bit07: X 端子 输入状态 Bit08: YO 输出状态 Bit09: FIV 电压 (V) Bit10: FIC 电压 (V) Bit11: 保留 Bit12: 计数值 Bit13: 长度值 Bit14: 负载速度显示 Bit15: PID 设定	1F	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P7.04	LED 运行显示参数 2	0000 ~ FFFF Bit00: PID 反馈 Bit01: PLC 阶段 Bit02: PULSE 输入脉冲频率 (kHz) Bit03: 运行频率 2(Hz) Bit04: 剩余运行时间 Bit05: FIV 校正前电压 (V) Bit06: FIC 校正前电压 (V) Bit07: 保留 Bit08: 线速度 Bit09: 当前上电时间 (Hour) Bit10: 当前运行时间 (Min) Bit11: PULSE 输入脉冲频率 (Hz) Bit12: 通讯设定值 Bit13: 编码器反馈速度 (Hz) Bit14: 主频率 X 显示 (Hz) Bit15: 辅频率 Y 显示 (Hz)	0	
P7.05	LED 停机显示参数	0000 ~ FFFF Bit00: 设定频率 (Hz) Bit01: 母线电压 (V) Bit02: X 端子输入状态 Bit03: YO 输出状态 Bit04: FIV 电压 (V) Bit05: FIC 电压 (V) Bit06: 保留 电压 (V) Bit07: 计数值 Bit08: 长度值 Bit09: PLC 阶段 Bit10: 负载速度 Bit11: PID 设定 Bit12: PULSE 输入脉冲频率 (kHz)	33	
P7.06	负载速度显示系数	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	
P7.07	逆变器模块散热器温度	0.0℃ ~ 100.0℃	-	●
P7.08	整流桥散热器温度	0.0℃ ~ 100.0℃	-	●
P7.09	累计运行时间	0h ~ 65535h	-	●
P7.10	性能软件版本号	-	-	●
P7.11	功能软件版本号	-	-	●
P7.12	负载速度显示小数点位数	0: 0 位小数位 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位 3: 3 位小数位	1	
P7.13	累计上电时间	0h ~ 65535h	-	●
P7.14	累计耗电量	0Kw ~ 65535 度	-	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P8 组 辅助功能				
P8.00	点动运行频率	0.00Hz ~ 最大频率	2.00Hz	
P8.01	点动加速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	
P8.02	点动减速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	
P8.03	加速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.04	减速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.05	加速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.06	减速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.07	加速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.08	减速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	
P8.09	跳跃频率 1	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	
P8.10	跳跃频率 2	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	
P8.11	跳跃频率幅度	0.00Hz ~ 最大频率	0.01Hz	
P8.12	正反转死区时间	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	
P8.13	反转控制使能	0: 允许 1: 禁止	0	
P8.14	设定频率低于下限频率运行模式	0: 以下限频率运行 1: 停机 2: 零速运行	0	
P8.15	下垂控制	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	
P8.16	设定累计上电到达时间	0h ~ 65000h	0h	
P8.17	设定累计运行到达时间	0h ~ 65000h	0h	
P8.18	启动保护选择	0: 不保护 1: 保护	0	
P8.19	频率检测值 (FDT1)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	
P8.20	频率检测滞后值 (FDT1)	0.0% ~ 100.0%(FDT1 电平)	5.0%	
P8.21	频率到达检出宽度	0.0% ~ 100.0%(最大频率)	0.0%	
P8.22	加减速过程中跳跃频率是否有效	0: 无效 1: 有效	0	
P8.25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	
P8.26	减速时间 1 与减速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	
P8.27	端子点动优先	0: 无效 1: 有效	0	
P8.28	频率检测值 (FDT2)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	
P8.29	频率检测滞后值 (FDT2)	0.0% ~ 100.0%(FDT2 电平)	5.0%	
P8.30	任意到达频率检测值 1	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	
P8.31	任意到达频率检出宽度 1	0.0% ~ 100.0%(最大频率)	0.0%	
P8.32	任意到达频率检测值 2	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	
P8.33	任意到达频率检出宽度 2	0.0% ~ 100.0%(最大频率)	0.0%	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P8.34	零电流检测水平	0.0% ~ 300.0% 100.0% 对应电机额定电流	5.0%	
P8.35	零电流检测延迟时间	0.01s ~ 600.00s	0.10s	
P8.36	输出电流超限值	0.0%(不检测) 0.1% ~ 300.0%(电机额定电流)	200.0%	
P8.37	输出电流超限检测延迟时间	0.00s ~ 600.00s	0.00s	
P8.38	任意到达电流 1	0.0% ~ 300.0%(电机额定电流)	100.0%	
P8.39	任意到达电流 1 宽度	0.0% ~ 300.0%(电机额定电流)	0.0%	
P8.40	任意到达电流 2	0.0% ~ 300.0%(电机额定电流)	100.0%	
P8.41	任意到达电流 2 宽度	0.0% ~ 300.0%(电机额定电流)	0.0%	
P8.42	定时功能选择	0: 无效 1: 有效	0	
P8.43	定时运行时间选择	0: P8.44 设定 1: FIV 2: FIC 3: 保留 模拟输入量程对应 P8.44	0	
P8.44	定时运行时间	0.0Min ~ 6500.0Min	0.0Min	
P8.45	FIV 输入电压保护值下限	0.00V ~ P8.46	3.10V	
P8.46	FIV 输入电压保护值上限	P8.45 ~ 10.00V	6.80V	
P8.47	模块温度到达	0℃ ~ 100℃	75℃	
P8.48	散热风扇控制	0: 运行时风扇运转 1: 风扇一直运转	0	
P8.49	唤醒频率	休眠频率 (P8.51) ~ 最大频率 (P0.10)	0.00Hz	
P8.50	唤醒延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	
P8.51	休眠频率	0.00Hz ~ 唤醒频率 (P8.49)	0.00Hz	
P8.52	休眠延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	
P8.53	本次运行到达时间设定	0.0Min ~ 6500.0Min	0.0Min	
P8.54	模拟量增益切换值	0.00% ~ 100.00%	100.00%	
P9 组 故障与保护				
P9.00	电机过载保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	
P9.01	电机过载保护增益	0.20 ~ 10.00	1.00	
P9.02	电机过载预警系数	50% ~ 100%	80%	
P9.03	故障控制字	0~65535(按 BIT 位控制程序)	0	
P9.04	软件过压点设置(调测参数)	10%~100%	100%	
P9.05	软件过流点设置(调测参数)	5%~100%	100%	
P9.06	启动前输出缺相检测选择	0: 无效 1: 有效	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9.07	上电对地短路保护选择	0: 无效 1: 有效	1	
P9.09	故障自动复位次数	0 ~ 20	0	
P9.10	故障自动复位期间故障 YO 动作选择	0: 不动作 1: 动作	0	
P9.11	故障自动复位间隔时间	0.1s ~ 100.0s	1.0s	
P9.12	输入缺相\接触器吸合保护选择	个位: 输入缺相保护选择 十位: 接触器吸合保护选择 0: 禁止 1: 允许	11	
P9.13	输出缺相保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	
P9.14	第一次故障类型	0: 无故障	—	●
P9.15	第二次故障类型	1: 保留	—	●
P9.16	第三次(最近一次)故障类型	2: 加速过电流 3: 减速过电流 4: 恒速过电流 5: 加速过电压 6: 减速过电压 7: 恒速过电压 8: 缓冲电阻过载 9: 欠压 10: 伺服驱动器过载 11: 电机过载 12: 输入缺相 13: 输出缺相 14: 模块过热 15: 外部故障 16: 通讯异常 17: 接触器异常 18: 电流检测异常 19: 电机调谐异常 20: 编码器 /PG 卡异常 21: 参数读写异常 22: 伺服驱动器硬件异常 23: 电机对地短路 24: 保留 25: 保留 26: 运行时间到达 27: 用户自定义故障 1 28: 用户自定义故障 2 29: 上电时间到达 40: 快速限流超时 42: 速度偏差过大 43: 电机超速 51: 初始位置错误 54: 零点丢失 55: 脉冲偏差过大	—	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9.17	第三次(最近一次)故障时频率	—	—	●
P9.18	第三次(最近一次)故障时电流	—	—	●
P9.19	第三次(最近一次)故障时母线电压	—	—	●
P9.20	第三次(最近一次)故障时输入端子状态	—	—	●
P9.21	第三次(最近一次)故障时输出端子状态	—	—	●
P9.22	第三次(最近一次)故障时伺服驱动器状态	—	—	●
P9.23	第三次(最近一次)故障时上电时间	—	—	●
P9.24	第三次(最近一次)故障时运行时间	—	—	●
P9.27	第二次故障时频率	—	—	●
P9.28	第二次故障时电流	—	—	●
P9.29	第二次故障时母线电压	—	—	●
P9.30	第二次故障时 输入端子状态	—	—	●
P9.31	第二次故障时 输出端子状态	—	—	●
P9.32	第二次故障时 伺服驱动器状态	—	—	●
P9.33	第二次故障时上电时间	—	—	●
P9.34	第二次故障时运行时间	—	—	●
P9.37	第一次故障时频率	—	—	●
P9.38	第一次故障时电流	—	—	●
P9.39	第一次故障时母线电压	—	—	●
P9.40	第一次故障时 输入端子状态	—	—	●
P9.41	第一次故障时 输出端子状态	—	—	●
P9.42	第一次故障时 伺服驱动器状态	—	—	●
P9.43	第一次故障时上电时间	—	—	●
P9.44	第一次故障时运行时间	—	—	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9.47	故障保护动作选择 1	个位: 电机过载 (OL1) 0: 自由停车 1: 按停机方式停机 2: 继续运行 十位: 输入缺相 (LI) 百位: 输出缺相 (LO) 千位: 外部故障 (EF) 万位: 通讯异常 (CE)	00000	
P9.48	故障保护动作选择 2	个位: 编码器 /PG 卡异常 (PG) 0: 自由停车 十位: 功能码读写异常 (EEP) 0: 自由停车 1: 按停机方式停机 百位: 保留 千位: 保留 万位: 运行时间到达 (End1)	00000	
P9.49	故障保护动作选择 3	个位: 保留 十位: 保留 百位: 上电时间到达 (End2) 0: 自由停车 1: 按停机方式停机 2: 继续运行	00000	
P9.50	故障保护动作选择 4	个位: 速度偏差过大 (ESP) 0: 自由停车 1: 按停机方式停机 2: 继续运行 十位: 电机超速度 (OSP) 千位: 保留	00000	
P9.54	故障时继续运行频率选择	0: 以当前的运行频率运行 1: 以设定频率运行 2: 以上限频率运行 3: 以下限频率运行 4: 以异常备用频率运行	0	
P9.55	异常备用频率	60.0% ~ 100.0% (100.0% 对应最大频率 P0.10)	100.0%	
P9.59	瞬时停电动作选择	0: 无效 1: 减速 2: 减速停机	0	
P9.60	保留	P9.62 ~ 100.0%	100.0%	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9.61	瞬时停电电压回升判断时间	0.00s ~ 100.00s	0.50s	
P9.62	瞬时停电动作判断电压	60.0% ~ 100.0%(标准母线电压)	80.0%	
P9.67	过速度检测值	0.0% ~ 50.0% (最大频率) (为0.0%取消过速度检测)	5.0%	
P9.68	过速度检测时间	0.0s ~ 60.0s	1.0s	
P9.69	速度偏差过大检测值	0.0% ~ 50.0% (最大频率) (为0.0%取消速度偏差过大检测)	0.0%	
P9.70	速度偏差过大检测时间	0.0s ~ 60.0s	0.0s	
Pb 组 摆频、定长和计数				
Pb.00	摆频设定方式	0: 相对于中心频率 1: 相对于最大频率	0	
Pb.01	摆频幅度	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
Pb.02	突跳频率幅度	0.0% ~ 50.0%	0.0%	
Pb.03	摆频周期	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	
Pb.04	摆频的三角波上升时间	0.1% ~ 100.0%	50.0%	
Pb.05	设定长度	0m ~ 65535m	1000m	
Pb.06	实际长度	0m ~ 65535m	0m	
Pb.07	每米脉冲数	0.1 ~ 6553.5	100.0	
Pb.08	设定计数值	1 ~ 65535	1000	
Pb.09	指定计数值	1 ~ 65535	1000	
PC 组 多段指令、简易 PLC				
PC.00	多段指令 0	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.01	多段指令 1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.02	多段指令 2	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.03	多段指令 3	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.04	多段指令 4	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.05	多段指令 5	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.06	多段指令 6	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.07	多段指令 7	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.08	多段指令 8	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.09	多段指令 9	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.10	多段指令 10	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.11	多段指令 11	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.12	多段指令 12	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.13	多段指令 13	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.14	多段指令 14	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
PC.15	多段指令 15	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
Pd 组 通讯参数				
Pd.00	波特率	个位: MODBUS 0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS 十位: 保留 百位: 保留 千位: CAN 总线波特率 0: 20 1: 50 2: 100 3: 125 4: 250 5: 500 6: 1M	6005	
Pd.01	数据格式	0: 无校验 (8-N-2) 1: 偶校验 (8-E-1) 2: 奇校验 (8-O-1) 3: 8-N-1	0	
Pd.02	本机地址	1 ~ 247, 0 为广播地址	1	
Pd.03	应答延迟	0ms ~ 20ms	2	
Pd.04	通讯超时时间	0.0(无效), 0.1s ~ 60.0s	0.0	
Pd.05	数据传送格式选择	个位: MODBUS 0: 非标准的 MODBUS 协议 1: 标准的 MODBUS 协议 十位: 保留	30	
Pd.06	通讯读取电流分辨率	0: 0.01A 1: 0.1A	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
PP 组 功能码管理				
PP.00	用户密码	0 ~ 65535	0	
PP.01	参数初始化	0: 无操作 01: 恢复出厂参数, 不包括电机参数 02: 清除记录信息 04: 恢复用户备份参数 501: 备份用户当前参数	0	
L3 组 脉冲同步				
L3.00	脉冲同步模式	0: 速度同步 1: 位置同步	0	
L3.01	脉冲方式选择	0: 脉冲 + 方向 1: 两路正交脉冲	1	
L3.02	正交脉冲 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	
L3.03	加速时间 (位置同步)	0.0 ~ 6500.0s	0.0s	
L3.04	减速时间 (位置同步)	0.0 ~ 6500.0s	0.0s	
L3.05	前馈增益 (位置同步)	0.00 ~ 2.00	1.00	
L3.06	比例增益 1(位置同步)	0.00 ~ 100.00	1.50	
L3.07	电子齿轮比分子	1 ~ 30000	1	
L3.08	电子齿轮比分母	1 ~ 30000	1	
L3.09	脉冲频率滤波时间	0.00 ~ 10.00s	0	
L3.10	脉冲频率采样系数	0 ~ 100	0	
L3.11	比例增益切换选择 (位置同步)	0: 不切换 1: 根据偏差自动切换	1	
L3.12	比例增益 2(位置同步)	0.00 ~ 100.00	15.00	
L3.13	比例增益切换位置偏差水平 1(位置同步)	0 ~ 30000	5	
L3.14	比例增益切换位置偏差水平 2(位置同步)	0 ~ 30000	50	
L3.15	加速补偿增益	0.00 ~ 10.00	0.00	
L3.16	最大脉冲偏差	0 ~ 10000	500	
L3.18	偏差极限	0 ~ 1000	0	
L3.19	脉冲同步最小给定频率	0.0010 ~ 0.0500Hz	0.0100Hz	
L3.21	脉冲偏差过大检测值	0 ~ 2000	600	
L3.22	脉冲偏差过大检测时间	0.00 ~ 10.00s	1.00s	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
L4 组 定位控制				
L4.00	定位控制有效	0: 无效 1: 有效	0	
L4.01	定位模式选择	0: 增量式 1: 绝对式 2: 分度盘	2	
L4.02	分度盘定位编码器选择	0: 电机编码器 1: 主轴编码器	0	
L4.03	主轴定位专用编码器线数	1 ~ 65535	1024	
L4.04	主轴传动比分子 (主轴侧 齿轮)	1 ~ 10000	1	
L4.05	主轴传动比分母 (电机侧 齿轮)	1 ~ 10000	1	
L4.06	分度定位原点来源选择	0: 定位编码器 Z 信号 1: X 端子 (X5)	0	
L4.07	零点检索方向	0: 正向 1: 反向 2: 当前方向	2	
L4.08	零点检索频率	0.01 ~ 最大频率	10.00Hz	
L4.09	定位控制起始频率	0.00 ~ 最大频率	20.00Hz	
L4.10	加速时间 (定位控制)	0.01 ~ 655.35s	3.00s	
L4.11	减速时间 (定位控制)	0.01 ~ 655.35s	3.00s	
L4.12	比例增益 1(定位控制)	0.00 ~ 100.00	1.00	
L4.13	X 端子零点滤波系数	0 ~ 200	10	
L4.14	定位完成偏差范围	0 ~ 1000	10	
L4.15	定位完成偏差极限	0 ~ 1000	2	
L4.16	比例增益切换选择	0: 不切换 1: 根据偏差自动切换	1	
L4.17	比例增益 2(定位控制)	0.00 ~ 100.00	10.00	
L4.18	比例增益切换脉冲偏差 1	0 ~ 30000	5	
L4.19	比例增益切换脉冲偏差 2	0 ~ 30000	50	
L4.20	分度盘位置指令	0 ~ 65535	0	
L4.21	分度盘位置指令来源选择	0: L4.20 指定 1: 多段位置指令指定 (L4.22 ~ L4.37)	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
L4.22	定位控制位置指令 1 低位	0 ~ 65535	0	
L4.23	定位控制位置指令 1 高位	0 ~ 65535	0	
L4.24	定位控制位置指令 2 低位	0 ~ 65535	0	
L4.25	定位控制位置指令 2 高位	0 ~ 65535	0	
L4.26	定位控制位置指令 3 低位	0 ~ 65535	0	
L4.27	定位控制位置指令 3 高位	0 ~ 65535	0	
L4.28	定位控制位置指令 4 低位	0 ~ 65535	0	
L4.29	定位控制位置指令 4 高位	0 ~ 65535	0	
L4.30	定位控制位置指令 5 低位	0 ~ 65535	0	
L4.31	定位控制位置指令 5 高位	0 ~ 65535	0	
L4.32	定位控制位置指令 6 低位	0 ~ 65535	0	
L4.33	定位控制位置指令 6 高位	0 ~ 65535	0	
L4.34	定位控制位置指令 7 低位	0 ~ 65535	0	
L4.35	定位控制位置指令 7 高位	0 ~ 65535	0	
L4.36	定位控制位置指令 8 低位	0 ~ 65535	0	
L4.37	定位控制位置指令 8 高位	0 ~ 65535	0	
L4.38	定位控制指令方向 1	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 1 方向 十位: 定位控制指令 2 方向 百位: 定位控制指令 3 方向 千位: 定位控制指令 4 方向 万位: 定位控制指令 5 方向	00000	
L4.39	定位控制指令方向 2	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 6 方向 十位: 定位控制指令 7 方向 百位: 定位控制指令 8 方向	000	
L4.40	定位运行最大频率	0.00Hz ~ P0.10	50.00Hz	
L4.41	定位控制位置指令 9 低位	0 ~ 65535	0	
L4.42	定位控制位置指令 9 高位	0 ~ 65535	0	
L4.43	定位控制位置指令 10 低位	0 ~ 65535	0	
L4.44	定位控制位置指令 10 高位	0 ~ 65535	0	
L4.45	定位控制位置指令 11 低位	0 ~ 65535	0	
L4.46	定位控制位置指令 11 高位	0 ~ 65535	0	
L4.47	定位控制位置指令 12 低位	0 ~ 65535	0	
L4.48	定位控制位置指令 12 高位	0 ~ 65535	0	
L4.49	定位控制位置指令 13 低位	0 ~ 65535	0	
L4.50	定位控制位置指令 13 高位	0 ~ 65535	0	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
L4.51	定位控制位置指令 14 低位	0 ~ 65535	0	
L4.52	定位控制位置指令 14 高位	0 ~ 65535	0	
L4.53	定位控制位置指令 15 低位	0 ~ 65535	0	
L4.54	定位控制位置指令 15 高位	0 ~ 65535	0	
L4.55	定位控制位置指令 16 低位	0 ~ 65535	0	
L4.56	定位控制位置指令 16 高位	0 ~ 65535	0	
L4.57	定位控制指令方向 3	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 9 方向 十位: 定位控制指令 10 方向 百位: 定位控制指令 11 方向 千位: 定位控制指令 12 方向 万位: 定位控制指令 13 方向	00000	
L4.58	定位控制指令方向 4	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 14 方向 十位: 定位控制指令 15 方向 百位: 定位控制指令 16 方向	000	
L4.59	定位控制位置指令 17 低位	0 ~ 65535	0	
L4.60	定位控制位置指令 17 高位	0 ~ 65535	0	
L4.61	定位控制位置指令 18 低位	0 ~ 65535	0	
L4.62	定位控制位置指令 18 高位	0 ~ 65535	0	
L4.63	定位控制位置指令 19 低位	0 ~ 65535	0	
L4.64	定位控制位置指令 19 高位	0 ~ 65535	0	
L4.65	定位控制位置指令 20 低位	0 ~ 65535	0	
L4.66	定位控制位置指令 20 高位	0 ~ 65535	0	
L4.67	定位控制位置指令 21 低位	0 ~ 65535	0	
L4.68	定位控制位置指令 21 高位	0 ~ 65535	0	
L4.69	定位控制位置指令 22 低位	0 ~ 65535	0	
L4.70	定位控制位置指令 22 高位	0 ~ 65535	0	
L4.71	定位控制位置指令 23 低位	0 ~ 65535	0	
L4.72	定位控制位置指令 23 高位	0 ~ 65535	0	
L4.73	定位控制位置指令 24 低位	0 ~ 65535	0	
L4.74	定位控制位置指令 24 高位	0 ~ 65535	0	
L4.75	定位控制指令方向 5	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 17 方向 十位: 定位控制指令 18 方向 百位: 定位控制指令 19 方向 千位: 定位控制指令 20 方向 万位: 定位控制指令 21 方向	00000	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
L4.76	定位控制指令方向 6	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 22 方向 十位: 定位控制指令 23 方向 百位: 定位控制指令 24 方向	000	
L4.77	定位控制位置指令 25 低位	0 ~ 65535	0	
L4.78	定位控制位置指令 25 高位	0 ~ 65535	0	
L4.79	定位控制位置指令 26 低位	0 ~ 65535	0	
L4.80	定位控制位置指令 26 高位	0 ~ 65535	0	
L4.81	定位控制位置指令 27 低位	0 ~ 65535	0	
L4.82	定位控制位置指令 27 高位	0 ~ 65535	0	
L4.83	定位控制位置指令 28 低位	0 ~ 65535	0	
L4.84	定位控制位置指令 28 高位	0 ~ 65535	0	
L4.85	定位控制位置指令 29 低位	0 ~ 65535	0	
L4.86	定位控制位置指令 29 高位	0 ~ 65535	0	
L4.87	定位控制位置指令 30 低位	0 ~ 65535	0	
L4.88	定位控制位置指令 30 高位	0 ~ 65535	0	
L4.89	定位控制位置指令 31 低位	0 ~ 65535	0	
L4.90	定位控制位置指令 31 高位	0 ~ 65535	0	
L4.91	定位控制位置指令 32 低位	0 ~ 65535	0	
L4.92	定位控制位置指令 32 高位	0 ~ 65535	0	
L4.93	定位控制指令方向 7	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 25 方向 十位: 定位控制指令 26 方向 百位: 定位控制指令 27 方向 千位: 定位控制指令 28 方向 万位: 定位控制指令 29 方向	00000	
L4.94	定位控制指令方向 8	0: 正向 1: 反向 个位: 定位控制指令 30 方向 十位: 定位控制指令 31 方向 百位: 定位控制指令 32 方向	000	
L4.95	零点检测判断误差	0 ~ 1000	10	
L4.96	定位接近判断脉冲	0 ~ 10000	100	

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
L6 组 FI 曲线设定				
L6.00	FI 曲线 4 最小输入	-10.00V ~ L6.02	0.00V	
L6.01	FI 曲线 4 最小输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
L6.02	FI 曲线 4 拐点 1 输入	L6.00 ~ L6.04	3.00V	
L6.03	FI 曲线 4 拐点 1 输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	
L6.04	FI 曲线 4 拐点 2 输入	L6.02 ~ L6.06	6.00V	
L6.05	FI 曲线 4 拐点 2 输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	60.0%	
L6.06	FI 曲线 4 最大输入	L6.06 ~ +10.00V	10.00V	
L6.07	FI 曲线 4 最大输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
L6.08	FI 曲线 5 最小输入	-10.00V ~ L6.10	-10.00V	
L6.09	FI 曲线 5 最小输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	
L6.10	FI 曲线 5 拐点 1 输入	L6.08 ~ L6.12	-3.00V	
L6.11	FI 曲线 5 拐点 1 输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-30.0%	
L6.12	FI 曲线 5 拐点 2 输入	L6.10 ~ L6.14	3.00V	
L6.13	FI 曲线 5 拐点 2 输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	
L6.14	FI 曲线 5 最大输入	L6.12 ~ +10.00V	10.00V	
L6.15	FI 曲线 5 最大输入 对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
L6.24	FIV 设定跳跃点	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
L6.25	FIV 设定跳跃幅度	0.0% ~ 100.0%	0.5%	
L6.26	FIC 设定跳跃点	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
L6.27	FIC 设定跳跃幅度	0.0% ~ 100.0%	0.5%	
L6.28	保留		0.0%	
L6.29	保留		0.0%	

PP.00 设为非 0 值，即设置了参数保护密码，在功能参数模式和用户更改参数模式下，参数菜单必须在正确输入密码后才能进入，取消密码，需将 PP.00 设为 0。用户定制参数模式下的参数菜单不受密码保护。

P组、L组是基本功能参数，D组是调谐监视功能参数。

功能表中符号说明如下：

“ ”：表示该参数的设定值在主轴伺服驱动器处于停机、运行状态中，均可更改；

“ ”：表示该参数的设定值在主轴伺服驱动器处于运行状态时，不可更改；

“●”：表示该参数的数值是实际检测记录值，不能更改；

“*”：表示该参数是“厂家参数”，仅限于制造厂家设置，禁止用户进行操作；

3. 监视参数简表

功能码	名称	最小单位
D0 组 基本监视参数		
D0.00	运行频率 (Hz)	0.01Hz
D0.01	设定频率 (Hz)	0.01Hz
D0.02	母线电压 (V)	0.1V
D0.03	输出电压 (V)	1V
D0.04	输出电流 (A)	0.01A
D0.05	输出功率 (kW)	0.1kW
D0.06	输出转矩 (%)	0.1%
D0.07	X 端子输入状态	1
D0.08	YO 输出状态	1
D0.09	FIV 电压 (V)	0.01V
D0.10	FIC 电压 (V)/ 电流 (mA)	0.01V/0.01mA
D0.11	保留 电压 (V)	0.01V
D0.12	计数值	1
D0.13	长度值	1
D0.14	负载速度显示	1
D0.15	PID 设定	1
D0.16	PID 反馈	1
D0.17	PLC 阶段	1
D0.18	PULSE 输入脉冲频率 (Hz)	0.01kHz
D0.19	反馈速度 (Hz)	0.01Hz
D0.20	剩余运行时间	0.1Min
D0.21	FIV 校正前电压	0.001V
D0.22	FIC 校正前电压 (V)/ 电流 (mA)	0.001V/0.01mA
D0.23	保留	保留
D0.24	线速度	1m/Min

功能码	名称	最小单位
D0.25	当前上电时间	1Min
D0.26	当前运行时间	0.1Min
D0.27	PULSE 输入脉冲频率	1Hz
D0.28	通讯设定值	0.01%
D0.29	编码器反馈速度	0.01Hz
D0.30	主频率 X 显示	0.01Hz
D0.31	辅频率 Y 显示	0.01Hz
D0.32	查看任意内存地址值	1
D0.34	电机温度值	1℃
D0.35	目标转矩 (%)	0.1%
D0.36	旋变位置	1
D0.37	功率因素角度	0.1°
D0.38	ABZ 位置	1
D0.39	VF 分离目标电压	1V
D0.40	VF 分离输出电压	1V
D0.41	X 输入状态直观显示	1
D0.42	YO 输入状态直观显示	1
D0.43	X 功能状态直观显示 1(功能 01- 功能 40)	1
D0.44	X 功能状态直观显示 2(功能 41- 功能 80)	1
D1 组 位置控制监视参数		
D1.00	定位控制跟随误差 (4 倍频后)	1pulse
D1.01	脉冲位置跟随误差 (4 倍频后)	1pulse
D1.02	相对零点位置 (4 倍频后)	1pulse
D1.03	外部脉冲给定电机运行频率 (传动比计算后)	0.01Hz
D1.04	外部脉冲给定频率	0.01kHz
D1.05	定位完成信号	1
D1.06	检索到零点	1
D1.07	电机实际转速	1rpm/min
D1.08	相对零点位置高位 (4 倍频后)	1pulse
D1.09	相对零点位置低位 (4 倍频后)	1pulse
D1.10	脉冲给定个数高位 (4 倍频后)	1pulse
D1.11	脉冲给定个数低位 (4 倍频后)	1pulse
D1.12	外部脉冲给定电机运行频率 (传动比计算前)	0.01Hz
D1.13	相对零点位置方向	1
D1.14	定位接近	1
D1.15	两次零点信号间隔脉冲数 (4 倍频后)	1pulse