

伺服驱动器 用户手册

ALBERT





美国艾伯特流体动力有限公司






版本变更记录

日期	版本	变更内容
2020-5-18	V20200518	第一版受控

安全注意事项

请用户在安装、调试、运行和保养维修时，仔细阅读本节内容并严格按照内容所要求的的相关事项进行操作。

安装时	
 警告	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> 安装前请务必仔细阅读产品使用说明书和安全注意事项！严禁改装本产品！ <input type="checkbox"/> 严禁拧动产品零部件及元器件的固定螺栓和红色标记的螺栓！ <input type="checkbox"/> 请勿在强电场或强电磁波干扰的场所安装本产品！ <input type="checkbox"/> 本产品安装在柜体或终端设备中时，柜体或终端设备需要提供相应的防火外壳、电气防护外壳和机械防护外壳等防护装置，防护等级应符合相关 IEC 标准和当地法律法规要求。
 危险	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> 严禁非专业人员进行产品安装、接线、保养维护、检查或部件更换！ <input type="checkbox"/> 本产品的安装、接线、维护、检查或部件更换等，只有受到过电气设备相关培训，具有充分电气知识的专业人员才能进行。 <input type="checkbox"/> 安装人员必须熟悉产品安装要求和相关技术资料。 <input type="checkbox"/> 在需要安装变压器等强电磁波干扰的设备时，请安装屏蔽保护装置，避免本产品出现误动作！
接线时	
 警告	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> 严禁将输入电源连接到设备或产品的输出端，否则会引起设备损坏，甚至引发火灾。 <input type="checkbox"/> 驱动设备与电机连接时，请务必保证驱动器与电机端子相序准确一致，避免造成电机反向旋转。 <input type="checkbox"/> 接线时使用到的线缆必须符合相应的线径和屏蔽等要求，使用屏蔽线缆的屏蔽层需要单端可靠接地！ <input type="checkbox"/> 接线完成后，请确保设备和产品内部没有掉落的螺钉或裸露线缆。
 危险	<ul style="list-style-type: none"> <input type="checkbox"/> 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换！ <input type="checkbox"/> 请勿在电源接通的状态下进行接线作业，否则会有触电的危险。 <input type="checkbox"/> 接线前，请切断所有设备的电源。切断电源后设备内部电容有残余电压，请至少等待 10 分钟再进行接线等操作。 <input type="checkbox"/> 请务必保证设备和产品的良好接地，否则会有电击危险。 <input type="checkbox"/> 请遵守防静电措施（ESD）规定的步骤，并佩戴静电手环进行接线等操作，避免损坏设备或产品内部的电路。
上电时	

 警告	<ul style="list-style-type: none">❑ 上电前，请确认设备和产品安装完好，接线牢固，电机装置允许重新启动；同时请确认电源符合设备要求，避免造成设备损坏或引发火灾！❑ 上电时，设备或产品的机械装置可能会突然动作，请注意远离机械装置。❑ 上电后，请勿打开对设备柜门或产品防护盖板，否则有触电危险！❑ 严禁在通电状态下触摸设备的任何接线端子；严禁在通电状态下拆卸设备和产品的任何装置或零部件，否则有触电危险！
运行时	
 警告	<ul style="list-style-type: none">❑ 运行中，避免其他物品或金属物体等掉入设备中，否则引起设备损坏！❑ 请勿使用接触器通断的方法来控制设备启停，否则引起设备损坏！
 危险	<ul style="list-style-type: none">❑ 严禁在运行状态下触摸设备的任何接线端子，否则有触电危险！❑ 严禁在运行状态下拆卸设备和产品的任何装置或零部件，否则有触电危险！❑ 严禁触摸设备外壳、风扇或电阻等以试探温度，否则可能引起灼伤！❑ 严禁非专业技术人员在运行中检测信号，否则可能引起人身伤害或设备损坏！
保养维修时	
 警告	<ul style="list-style-type: none">❑ 请按照设备维护和保养要求对设备和产品进行日常和定期检查与保养，并做好保养记录。❑ 请按照产品保修协议进行设备报修。请勿继续使用已经损坏的机器，否则会造成更大程度的损坏。❑ 设备出现故障或损坏时，由专业人员按照维修指导对设备和产品进行故障排除和维修，并做好维修记录。❑ 请按照产品易损件更换指导进行更换。更换设备后，请务必重新进行设备接线检查与参数设置。
 危险	<ul style="list-style-type: none">❑ 严禁非专业人员进行设备安装、接线、保养维护、检查或部件更换！❑ 严禁在通电状态下进行设备保养，否则有触电危险！❑ 切断所有设备的电源后，请至少等待 10 分钟再进行设备保养等操作。

本手册中图例仅为说明，可能会与订购的产品有所不同。

目 录

版本变更记录	1
安全注意事项	1
1. 命名规则	5
2. 伺服驱动器结构参数一览表	5
3. 伺服驱动器规格	6
3.1 技术参数	6
3.2 接线方式	7
3.2.1 主回路端子说明	7
3.2.2 控制信号端子说明(46 控制板).....	8
3.2.3 控制信号端子说明(74 控制板).....	10
3.2.4 旋转变压器端子信号定义	12
3.3 跳线功能说明	12
3.3.1 跳线功能说明(46 控制板).....	12
3.3.2 跳线功能说明(74 控制板).....	12
4. 操作与显示:	13
4.1 功能指示灯说明	13
4.1.1 单位指示灯说明	14
4.2 数码显示区	14
4.3 功能码查看、修改	14
5. 伺服驱动器制动电阻	15
5.1 制动电阻选型表	15
5.2 制动电阻尺寸图	16
6. 伺服驱动器功能码:	17
6.1 性能调试参数	17
6.2 基本调试参数	18
6.3 并泵调试参数	19
6.4 驱动器、伺服电机参数组 P0	20
6.5 油压控制参数组 P1	21
6.6 IO 参数组 P2	24
6.7 警报参数组 P3	28
6.8 CAN 通讯参数 P4	30
6.9 用户参数 P5	31
6.10 辅助参数 P7	31
6.11 简易 PLC 参数 P8	34
6.12 通信设定参数 P9	36
6.13 压力信号多段标定参数 PA	38

6.14 流量信号多段标定参数 PB	39
6.15 内部压力设定参数 PC	40
6.16 压砖机专用参数组 Pd	42
6.17 监视参数 U0	43
6.18 监视参数 U1	45
6.19 监视参数 U2	46
7. 注塑机油泵调试步骤	46
7.1 电机试运行	46
7.2 伺服油泵应用调试	47
7.2.1 油压控制模式选择 (F1.08=0)	47
7.2.2 油压控制模式下参数自动设置	47
7.2.3 AI 零漂自动校正 (F1.07)	47
7.2.4 油泵相关参数设置	48
7.2.5 泄压设置 (F1.11)	48
7.2.6 底流和底压 (F1.09, F1.10)	48
7.2.7 系统响应 (油压 PID 控制)	48
8. 故障诊断及对策	48
9. 系统接线图	52
10. 附录 1 电机参数表	53
10.1 电机型号命名	53
10.2 表贴磁钢电机参数表	53
10.3 内嵌磁钢电机参数表	54
11. 附录 2 快速调试指南	56

1. 命名规则

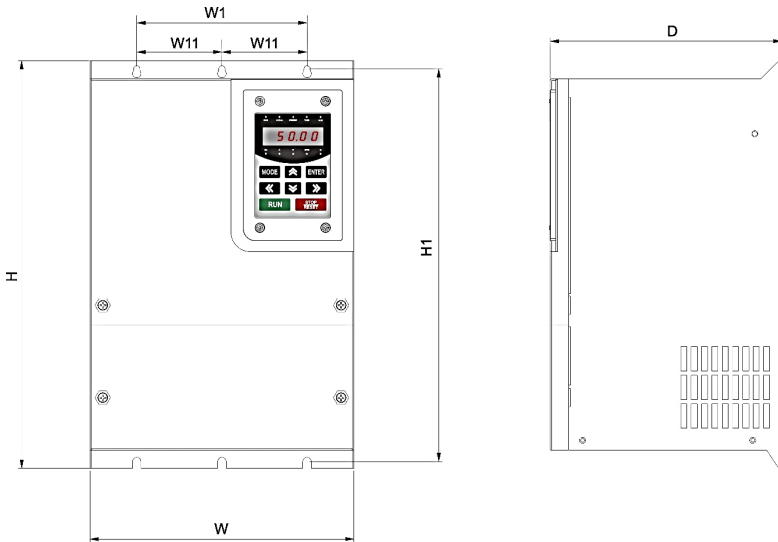
ABT680 - T - 015

015: 驱动器额定输出功率为 15KW

T: 三相 380V

ABT680: 产品系列号

2. 伺服驱动器结构参数一览表



驱动器型号	外形尺寸(mm)			安装尺寸(mm)			
	W (宽度)	H (高度)	D (深度)	W1	W11	H1	安装孔直径
ABT680-T-011	160	247	178	148	-	235	Φ5
ABT680-T-015	217	335	190	140	-	324	Φ7
ABT680-T-018							
ABT680-T-022	285	463	224	235	-	447	Φ7
ABT680-T-030							
ABT680-T-037							
ABT680-T-045	305	613	294	200	-	592	Φ10
ABT680-T-055							
ABT680-T-075							
ABT680-T-090	400	753	293	280	-	731.5	Φ10

3. 伺服驱动器规格

ABT680-T-110							
ABT680-T-132					-		
ABT680-T-160	520	865	343	380	190	863.5	Φ12

3. 伺服驱动器规格

1. 技术特点

- CANBUS 和模拟量通讯给定模式可选，响应速度快，操作简单。
- 采用 CANBUS 通讯，易实现单机多泵并联，合流分流控制
- 驱动器带电机温度保护功能
- 油压传感器电源短路保护功能
- 易实现双联泵高低压控制

2. 优势

- 节能：精确速度控制，实现最大程度的节能。
- 精度高：转速控制更精确，产品重复精度高。
- 专业：专为油泵控制设计，调试安装方便简单。
- 可靠性高：设计余量大，采用金属结构的旋转变压器作为速度反馈元件，适应液压机械高温，油污，震动环境下使用。
- 噪音低：专为液压机械设计的伺服驱动器，充分使用伺服电机的高性能，整机运行中噪音明显降低。

3.1 技术参数

驱动器技术参数概况		
基本参数	载波频率	0.5kHz~16kHz；可根据负载特性，自动调整载波频率
	控制方式	闭环矢量控制
	调速比	1:1000
	稳速精度	±0.02%
	过载能力	150%额定电流 60S,180%额定电流 5S
	启动转矩	0Hz/180%
功率电源		详见下表
控制端子	输入端子	一个电机 PTC 保输入端子 五个数字量输入端子，可兼容 NPN,PNP 输入方式 三个模拟量输入端子，其中 AI1, AI2 只能输入电压信号，AI3 可输入电压或者电流信号
	输出端子	三个继电器输出端子，一个 NO/NC 可选，两个 NO 两个模拟量输出端子，0~10V
	通讯端子	CAN 通讯端子

		RS485 通讯端子(预留)
	电源输出	10V 电源输出 13V 电源输出
	控制板型号	详见下表
键盘	LED	显示参数
	按键	8 个按键，
环境	海拔	2000m 以下
	使用场所	室内，避免阳光直射，无腐蚀，易燃性气体，无油雾，水蒸汽等
	环境温度	-10℃~40℃
	振动	小于 0.6g
	存储温度	-20℃~60℃
	湿度	湿度 90%RH 以下

驱动器功率电源参数及控制端子型号						
驱动器型号	额定功率	额定输出 电流	额定输入 电流	电压频率	电压范围	控制板型号
ABT680-T-011	11KW	25A	26A	三相 380V AC, 50/60Hz	340~456V AC	74 控制板
ABT680-T-015	15KW	32A	34A			46 控制板
ABT680-T-018	18.5KW	37A	38A			
ABT680-T-022	22KW	45A	46A			
ABT680-T-030	30KW	60A	62A			
ABT680-T-037	37KW	75A	76A			
ABT680-T-045	45KW	91A	92A			
ABT680-T-055	55 KW	112A	113A			
ABT680-T-075	75 KW	150A	151A			
ABT680-T-090	90 KW	176A	180A			
ABT680-T-110	110 KW	210A	214A			
ABT680-T-132	132 KW	253A	256A			
ABT680-T-160	160 KW	304A	307A			

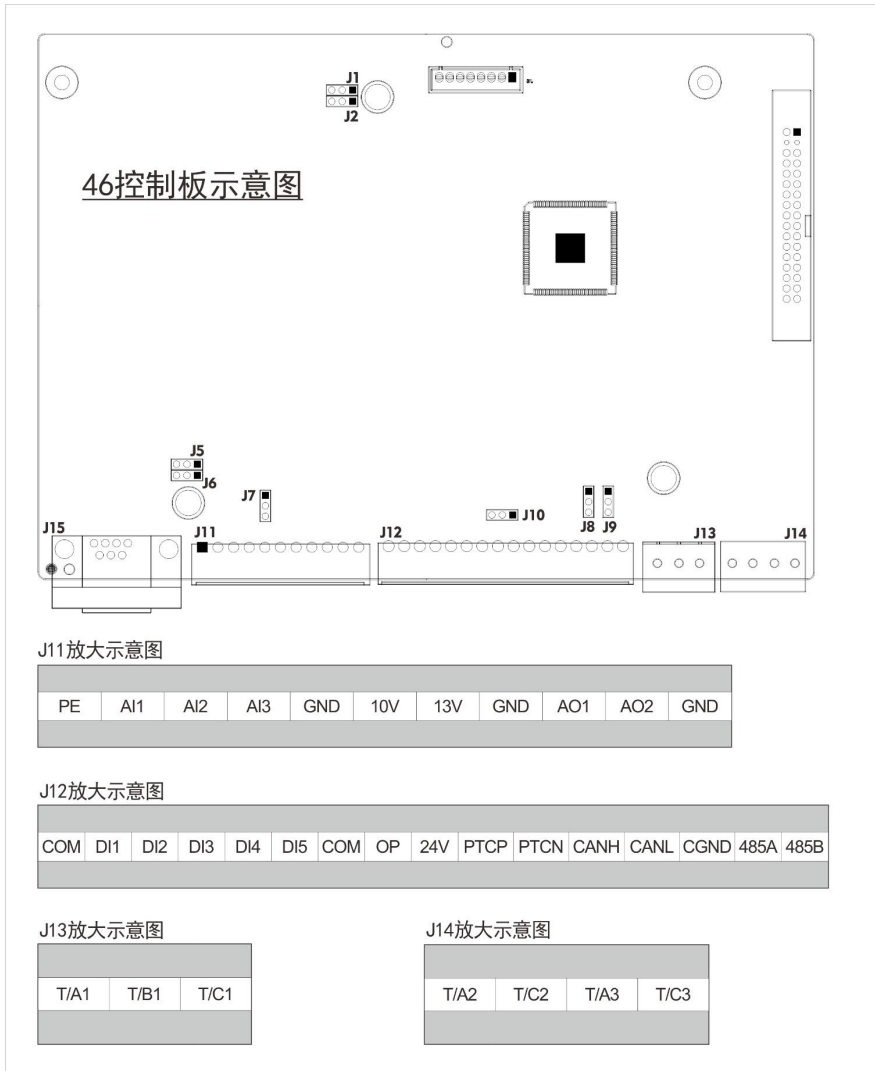
3.2 接线方式

3.2.1 主回路端子说明

3. 伺服驱动器规格

端子标记	名称	说明
R、S、T	三相电源输入端子	交流三相 380V 电源输入连接端子
(+)、(-)	直流母线正、负端子	直流母线正、负端子
(+)、PB	制动电阻连接端子	制动电阻连接点
U、V、W	驱动器输出端子	连接三相电动机

3.2.2 控制信号端子说明(46 控制板)

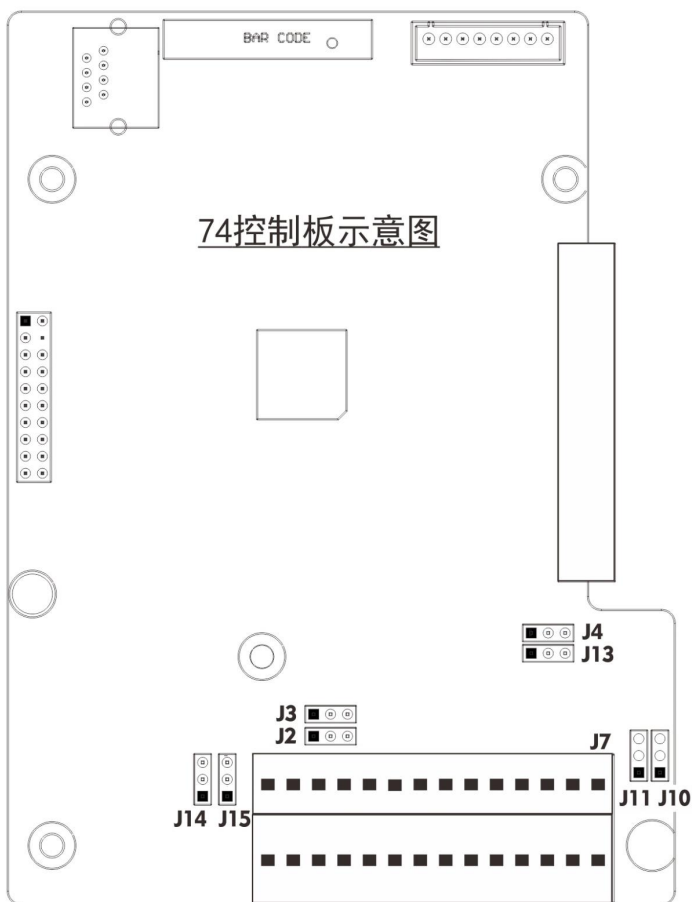


端子定义说明

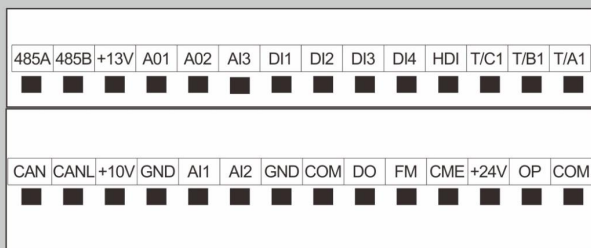
类别	端子符号	端子名称	说明
电源	PE	接地端子	信号线屏蔽外壳接地端子
	+10V	+10V 电源	10V±10%，最大 10mA
	+13V	压力传感器电源	13±10%，最大 10mA
	+24V	+24V 电源	+24V 电源，用于 DI
	OP	外部电源输入端子	出厂时与+24V 短接，使用外部电源时，必须将 OP 与+24V 断开
模拟量输入	A11	模拟量输入端子 1 (默认压力给定)	输入范围：±10V 输入阻抗：100KΩ
	A12	模拟量输入端子 2 (默认流量给定)	输入范围：±10V 输入阻抗：100KΩ
	A13	模拟量输入端子 3 (默认压力传感器反馈给定)	输入范围：±10V，0~20mA 由控制板上跳线 J7 决定输入方式 输入阻抗：电压输入时 100KΩ，电流输入时 500Ω
数字量输入	DI1	数字输入 1	光耦隔离输入，输入频率小于 100KHz 输入阻抗 3.3KΩ 有效电压输入范围：9V~30V
	DI2	数字输入 2	
	DI3	数字输入 3	
	DI4	数字输入 4	
	DI5	数字输入 5	
	PTCP-PTCN	电机温度保护	电机温度保护，支持 PTC130，PTC150 等
通讯端子	CANH	CAN 通讯端子	最高通讯速度 1Mbps 由控制板上的 J8 跳线选择是否连接终端匹配电阻
	CANL		
	CGND		
	485A	485 通讯端子	由控制板上的 J5 跳线选择是否连接终端匹配电阻（预留功能）
	485B		
模拟量输出端子	AO1	模拟量输出 1	输出范围：0~10V
	AO2	模拟量输出 2	输出范围：0~10V
继电器输出	T/A1-T/B1	常闭端子	触点驱动能力： 1. AC250V, 3A 2. DC30V, 1A
	T/A1-T/C1	常开端子	
	T/A2-T/C2	常开端子	
	T/A3-T/C3	常开端子	

注：46 控制板中控制板与 PG 合在一起

3.2.3 控制信号端子说明(74 控制板)



J7放大示意图



端子定义说明

类别	端子符号	端子名称	说明
	+10V	+10V 电源	10V±10%，最大 10mA
	+13V	压力传感器电源	13±10%，最大 10mA
	+24V	+24V 电源	+24V 电源，用于 DI
	OP	外部电源输入端子	出厂时与+24V 短接，使用外部电源时，必须将 OP 与+24V 断开
模拟量输入	AI1	模拟量输入端子 1 (默认压力给定)	输入范围：±10V 输入阻抗：100KΩ
	AI2	模拟量输入端子 2 (默认流量给定)	输入范围：±10V 输入阻抗：100KΩ
	AI3	模拟量输入端子 3 (默认压力传感器反馈给定)	输入范围：±10V，0~20mA 由控制板上跳线 J3 决定输入方式 输入阻抗：电压输入时 100KΩ，电流输入时 500Ω
数字量输入	DI1	数字输入 1	光耦隔离输入，输入频率小于 100KHz 输入阻抗 3.3KΩ 有效电压输入范围：9V~30V
	DI2	数字输入 2	
	DI3	数字输入 3	
	DI4	数字输入 4	
	HDI	数字输入 5	
通讯端子	CANH	CAN 通讯端子	最高通讯速度 1Mbps 由控制板上的 J14 跳线选择是否连接终端匹配电阻
	CANL		
	CGND		
	485A	485 通讯端子	由控制板上的 J15 跳线选择是否连接终端匹配电阻（预留功能）
	485B		
模拟量输出端子	AO1	模拟量输出 1	输出范围：±10V，0~20mA 由控制板上跳线 J2 决定输入方式
	AO2	模拟量输出 2	输出范围：0~10V
继电器输出	T/A1-T/B1	常闭端子	触点驱动能力： 3. AC250V, 3A 4. DC30V, 1A
	T/A1-T/C1	常开端子	

注：74 控制板中控制板与 PG 分开，PG 卡采用叠层式安装方式插在控制板上。

3.2.4 旋转变压器端子信号定义

9 芯解码器线缆定义			
编号	颜色	名称	功能
1	红	EXC	激励信号
2	黑	/EXC	
3	黄	SIN	SIN 反馈信号
4	绿	SINLO	
5	棕	COS	COS 反馈信号
9	蓝	COSLO	
6	灰	PTC+	电机温度保护信号
7	橙	PTC-/KTY-	
8	紫	KTY+	

3.3 跳线功能说明

3.3.1 跳线功能说明(46 控制板)

跳线序号	跳线位置	功能说明	跳线位置	功能说明
J1		COM 端子连接对地电容		COM 端子不连接对地电容
J2		GND 端子连接对地电容		GND 端子不连接对地电容
J5		GND 端子连接对地电容		GND 端子不连接对地电容
J6		COM 端子连接对地电容		COM 端子不连接对地电容
J7		AI3 以电压方式输入		AI3 以电流方式输入
J8		CAN 通讯连接终端电阻, 多机通讯时终端机采纳		CAN 通讯不连接终端电阻, 多机通讯时中间机采纳
J9		485 通讯连接终端电阻, 多机通讯时终端机采纳		485 通讯不连接终端电阻, 多机通讯时中间机采纳
J10		DI 使用内部电源		DI 使用外部电源

注：46 控制板中控制板与 PG 合在一起

3.3.2 跳线功能说明(74 控制板)

跳线序号	跳线位置	功能说明	跳线位置	功能说明
J2		AO1 以电压方式输出		AO1 以电流方式输出
J3		AI3 以电压方式输出		AI3 以电流方式输出

J4		COM 和 CME 短接		COM 和 CME 断开
J10		GND 端子连接对地电容		GND 端子不连接对地电容
J11		COM 端子连接对地电容		COM 端子不连接对地电容
J13		24V 与 OP1 短接, DI 端子采用内部 24V 供电		24V 与 OP1 断开, DI 端子采用外部 24V 供电
J14		CAN 通讯连接终端电阻, 多机通讯时终端机采纳		CAN 通讯不连接终端电阻, 多机通讯时中间机采纳
J15		485 通讯连接终端电阻, 多机通讯时终端机采纳		485 通讯不连接终端电阻, 多机通讯时中间机采纳

注：74 控制板中控制板与 PG 分开，PG 卡采用叠层式安装方式插在控制板上。

4. 操作与显示



4.1 功能指示灯说明

RUN: 运行状态指示灯，灯灭表示驱动器处于停机状态，灯亮表示驱动器处于运行状态。

LOCAL: 命令源指示灯，灯灭表示键盘控制状态，灯亮表示端子控制状态，灯闪烁表示远程操作。

FWD/REV: 正反转指示灯，灯灭表示处于正转状态，灯亮表示处于反转状态。

TUNE: 调谐/转矩控制状态指示灯，闪烁表示处于调谐状态，亮表示处于转矩控制状态，灭表示处于速度控制状态。

4. 操作与显示

4.1.1 单位指示灯说明

HZ: 频率单位

A: 电流单位

V: 电压单位

RMP: 转速单位

%: 百分数

4.2 数码显示区

5 位 LED 显示，可显示设定频率、输出频率，各种监视数据以及报警代码等。

键盘按钮说明：

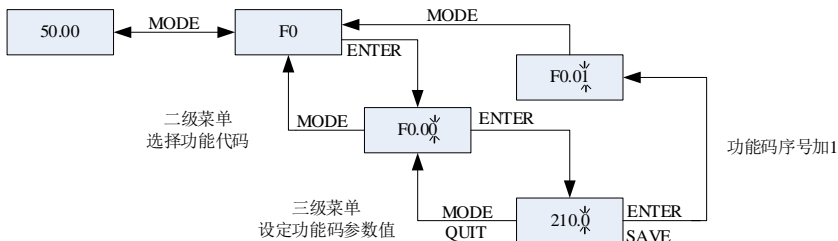
按键	名称	功能
MODE	模式键	一级菜单进入或退出
ENTER	确认键	逐级进入菜单画面、设定参数确认
∧	递增键	数据或功能码的递增
∨	递减键	数据或功能码的递减
<<>>	移位键	在停机显示界面和运行显示界面下，可循环选择显示参数；在修改参数时，可以选择参数的修改位。
RUN	运行键	在键盘操作方式下，用于运行操作
STOP/RES	停止/ 复位	运行状态时，按此键可停止驱动器；故障报警状态时，此键用来复位故障。

4.3 功能码查看、修改

ABT680 伺服驱动器的操作面板采用三级菜单结构进行参数设置等操作。

三级菜单分别为：功能参数组（一级菜单）→功能码（二级菜单）→功能码设定值（三级菜单）。

操作流程如下图所示。

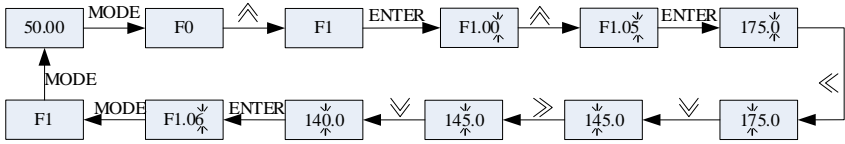


在三级菜单操作时，可按 **MODE** 键或 **ENTER** 键返回二级菜单。两者的区别是：

按 **ENTER** 键将设定参数保存后返回二级菜单，并自动转移到下一个功能码；

按 **MODE** 键则直接返回二级菜单，不存储参数，并返回到当前功能码。

举例：将功能码 F1.05 从 175.0 bar 更改设定为 140.0 bar 的示例



5. 伺服驱动器制动电阻

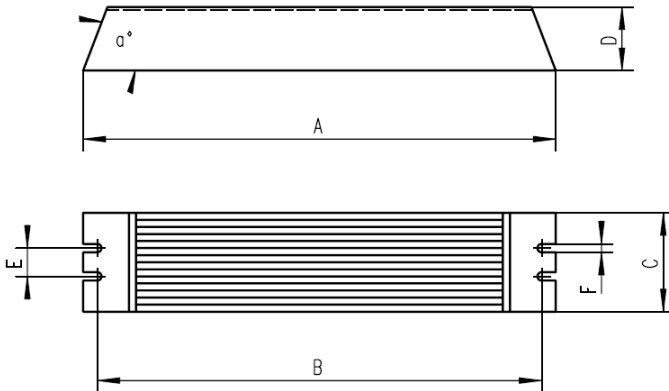
5.1 制动电阻选型表

序号	驱动器功率	套数	配件名称	单位	标准数量/型号
1	11KW	1	铝壳电阻 750W 32 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	11kw: HKSG-40A
			三相 AC 输入滤波器	个	11kw: 40A
2	15KW	1	铝壳电阻 1000W 28 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	15kw: HKSG-50A
			三相 AC 输入滤波器	个	15kw: 50A
3	18.5KW/22KW	1	铝壳电阻 1500W 23 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-60A
			三相 AC 输入滤波器	个	60A
4	30KW	1	铝壳电阻 2000W 21 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-80A
			三相 AC 输入滤波器	个	80A
5	37KW	1	铝壳电阻 2500W 15 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-120A

5. 伺服驱动器制动电阻

			三相 AC 输入滤波器	个	120A
6	45KW	1	铝壳电阻 3000W 14 Ω	个	1
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-120A
			三相 AC 输入滤波器	个	120A
7	55KW	1	铝壳电阻 2000W 21 Ω	个	2 (并联)
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-150A
			三相 AC 输入滤波器	个	150A
8	75KW	1	铝壳电阻 2500W 15 Ω	个	2 (并联)
			磁环 T63 (输入/输出三相)	个	2
			磁环 T25 (信号线)	个	2
			三相 AC 输入电抗器	个	HKSG-200A
			三相 AC 输入滤波器	个	200A

5.2 制动电阻尺寸图



额定功率	外形及安装尺寸 (单位:mm)						α°	连接方式
	A (长度)	B (安装距)	C (宽度)	D (高度)	E	F		
750W、1000W	335 ± 1	315 ± 0.5	70 ± 0.5	45 ± 0.5	20	6	69°	引线式
1500W、2000W	400 ± 1.5	369 ± 0.5	55 ± 0.5	85 ± 0.5	20	6	70°	引线式
2500W、3000W	485 ± 1.5	455 ± 1	85 ± 0.5	55 ± 0.5	20	6.2	70°	引线式

6. 伺服驱动器功能码

参数更改说明：

- ★：参数在停机状态下可修改
- ☆：参数在任何状态下均可修改
- ：参数为只读参数，不可修改

6.1 性能调试参数

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
F0.00	油压环比例增益 1	0.0~800.0	0.1	210.0	☆	0xF000
F0.01	油压环积分增益 1	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xF001
F0.02	油压环微分增益 1	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF002
F0.03	速度环比例增益 1	0~100	1	60	☆	0xF003
F0.04	速度环积分增益 1	0.01~10.00s	0.01s	0.30s	☆	0xF004
F0.05	油压超调比例增益 1	0.0~800.0	0.1	210.0	☆	0xF005
F0.06	油压超调积分增益 1	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xF006
F0.07	油压超调微分增益 1	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF007
F0.08	电机运行加速时间	0.0~6500.0s	0.001s	20.0s	☆	0xF008
F0.09	电机运行减速时间	0.0~6500.0s	0.001s	20.0s	☆	0xF009
F0.10	压力指令输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF00A
F0.11	流量指令输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF00B
F0.12	压力反馈输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF00C
F0.13	阀开延迟时间	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF00D
F0.14	阀关延迟时间	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xF00E
F0.15	输出转矩上限	0.0%~250.0%	0.1%	200.0%	☆	0xF00F
F0.16	载波频率	0.5kHz~16.0kHz	0.1kHz	机型确定	☆	0xF010

6.2 基本调试参数

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
F1.00	电机代码	42~1307	1	45	★	0xF100
F1.01	显示电机代码	---	---	---	●	0xF101
F1.02	驱动器调谐方式选择	0: 无操作 1: 静态调谐 2: 动态调谐 3: 调谐方式 3	1	0	★	0xF102
F1.03	电机运行方向选择	0: 与当前方向一致 1: 与当前方向相反	0	0	☆	0xF103
F1.04	注塑机最高转速	0~3000rpm	1rpm	2000rpm	★	0xF104
F1.05	系统油压	0.0Kg/C m ² ~系统最大油压 (F1.06)	0.1g/C m ²	140.0 Kg/C m ²	☆	0xF105
F1.06	最大油压	系统油压 (F1.05) ~500 Kg/C m ²	0.1Kg/C m ²	250.0 Kg/C m ²	☆	0xF106
F1.07	AI 零漂自动校正	0: 无效 1: 使能	0	0	☆	0xF107
F1.08	油压控制模式	0: 非油压控制方式 1: 驱动器油压控制模式 1 (CAN 给定) 2: 驱动器油压控制模式 2 (模拟量给定) 3: CAN 油压模式 (专用) 4~5:保留 6: 内部寄存器油压控制方式 (通过端子选择内部寄存器设定压力和流量) 7: 油压模式 7	0	0	★	0xF108
F1.09	底压	0.0Kg/C m ² ~50.0 Kg/C m ²	0.1 Kg/C m ²	2.5 Kg/C m ²	☆	0xF109
F1.10	底流	0.0%~50.0%	0.1%	0.5%	☆	0xF10A
F1.11	注塑机最高	0.0%~100.0	0.1%	5%	☆	0xF10B

	反向转速					
F1.12	压力命令	0.0~P1.02	0.1 Kg/C m ²	0.0	☆	0xF10C
F1.13	流量命令	0.0%~100.0%	0.1%	0.0	☆	0xF10D
F1.14	电机温度保护输入信号方式	0: DI 信号输入 1: PTC 温度传感器 2: KTY84 传感器	1	0	☆	0xA301
F1.15	参数初始化	888:初始化全部参数, 包括电机参数; 999:初始化用户参数, 不包括电机参数;			★	

注:

当参数 F1.12 不为 0 时, 压力命令不由模拟给定, 改由参数 F1.12 输入。

当参数 F1.13 不为 0 时, 流量命令不由模拟给定, 改由参数 F1.13 输入, 流量命令为相对于 F1.04 的百分比值。

可用于简易的系统问题排解。

6.3 并泵调试参数

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
F2.00	波特率选择	0:20K 1:50K 2:125K 3:250K 4:500K 5:1M	1	3	☆	0xF200
F2.01	CAN 通讯地址	1~255	1	1	☆	0xF201
F2.02	CAN 连续通讯时间	0.0S 0.1S~600.0S	0.1S	0.3S	☆	0xF202
F2.03	从机最小输入	0.0%~F2.05	0.1%	0.0%	☆	0xF203
F2.04	从机最小输入对应百分比	-100.0%~F2.06	0.1%	0.0%	☆	0xF204
F2.05	从机中间点输入	F2.03~F2.07	0.1%	0.0%	☆	0xF205
F2.06	从机中间点输入对应百分比	F2.04~F2.08	0.1%	0.0%	☆	0xF206
F2.07	从机最大输入	F2.05~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xF207
F2.08	从机最大输入对应百分比	F2.06~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xF208

6.4 驱动器、伺服电机参数组 P0

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P0.00	电机额定功率	7.5KW~400KW	0.1KW	机型确定	★	0xA000
P0.01	电机额定电压	0V~440V	1V	机型确定	★	0xA001
P0.02	电机额定电流	17~75A	0.1A	机型确定	★	0xA002
P0.03	电机电极数设定	2 ~ 8 0	1	8	★	0xA003
P0.04	电机额定转速	0~30000rpm	1rpm	机型确定	★	0xA004
P0.05	永磁电机 D 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH (驱动器功率≤55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (驱动器功率>55kW)	1	机型确定	★	0xA005
P0.06	永磁电机 Q 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH (驱动器功率≤55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (驱动器功率>55kW)	1	机型确定	★	0xA006
P0.07	永磁电机定子电阻	0.001 Ω ~ 65.535 Ω (驱动器功率≤55kW) 0.0001 Ω ~ 6.5535 Ω (驱动器功率>55kW)	1	机型确定	★	0xA007
P0.08	永磁电机位置传感器每周脉冲数	0~65535	1	1024	★	0xA008
P0.09	永磁电机旋变方向	0: 正向 1: 反向	1	0	☆	0xA009
P0.10	永磁电机位置传感器安装角度	0° ~ 359.9°	0.1°	0°	☆	0xA00A
P0.11	永磁电机旋转编码器极对数	1~50	1	1	★	0xA00B
P0.12	驱动器设定运行频率	0.00Hz ~ 最大频率 P0.13	0.01Hz	50.00Hz	☆	0xA00C
P0.13	驱动器最大运行频率	50Hz~300Hz	0.01Hz	200Hz	★	0xA00D
P0.14	输出转矩上限	0.0%~250.0%	0.1%	200.0%	☆	0xA00E
P0.15	驱动器运行上限频率	0~最大频率 P0.13	0.01Hz	500.00Hz	☆	0xA00F
P0.16	电机运行加速时	0.0~6500.0s	0.1s	20.0s	☆	0xA010

	间					
P0.17	电机运行减速时间	0.0~6500.0s	0.1s	20.0s	☆	0xA011
P0.18	电机运行方向选择	0: 与当前方向一致 1: 与当前方向相反	0	0	☆	0xA012
P0.19	永磁电机反电动势	0~65535V	1	机型确定	★	0xA013
P0.20	速度环比例增益1	0~100	1	60	☆	0xA014
P0.21	速度环积分增益1	0.01~10.00s	0.01s	0.30s	☆	0xA015
P0.22	转折频率1	0.00~P025	0.01Hz	5.00Hz	☆	0xA016
P0.23	速度环比例增益2	0~100	1	60	☆	0xA017
P0.24	速度环积分增益2	0.01~10.00s	0.01s	0.60s	☆	0xA018
P0.25	转折频率2	P022~最大频率	0.01Hz	10.00Hz	☆	0xA019
P0.26	驱动器调谐方式选择	0: 无操作 1: 静态调谐 2: 动态调谐 3: 调谐方式3	1	0	★	0xA01A

6.5 油压控制参数组 P1

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P1.00	油压控制模式	0: 非油压控制方式 1: 驱动器油压控制模式1 (CAN 给定) 2: 驱动器油压控制模式2 (模拟量给定) 3: CAN 油压模式 (专用) 4~5: 保留 6: 内部寄存器油压控制方式 (通过端子选择内部寄存器设定压力和流量)	0	0	★	0xA100

6. 伺服驱动器功能码

		7: 油压模式 7				
P1.01	注塑机最高转速	0~300rpm	1rpm	2000rpm	★	0xA101
P1.02	系统油压	0.0Kg/C m ² ~系统最大油压 (P103)	0.1g/C m ²	140.0Kg/C m ²	☆	0xA102
P1.03	最大油压	系统油压 (P102) ~ 500 Kg/C m ²	0.1Kg/C m ²	250.0 Kg/C m ²	☆	0xA103
P1.04	油压指令上升时间	0ms~2000ms	1ms	20ms	☆	0xA104
P1.05	油压环比例增益 1	0.0~800.0	0.1	210.0	☆	0xA105
P1.06	油压环积分增益 1	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xA106
P1.07	油压环微分增益 1	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xA107
P1.08	油压环比例增益 2	0.0~800.0	0.1	210.0	☆	0xA108
P1.09	油压环积分增益 2	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xA109
P1.10	油压环微分增益 2	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xA10A
P1.11	油压环比例增益 3	0.0~800.0	0.1	210.0	☆	0xA10B
P1.12	油压环积分增益 3	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xA10C
P1.13	油压环微分增益 3	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xA10D
P1.14	油压超调控制比例增益	0.0~800.0	0.1	360.0	☆	0xA10E
P1.15	油压超调控制积分增益	0.001s~10.000s	0.001s	0.100s	☆	0xA10F
P1.16	油压超调控制微分增益	0.000s~1.000s	0.001s	0.000s	☆	0xA110
P1.17	注塑机最高反向转速	0.0%~100.0	0.1%	5%	☆	0xA111
P1.18	底流	0.0%~50.0%	0.1%	0.5%	☆	0xA112
P1.19	底压	0.0Kg/C m ² ~50.0 Kg/C m ²	0.1 Kg/C m ²	2.5 Kg/C m ²	☆	0xA113

P1.20	AI 零漂自动校正	0: 无效 1: 使能	0	0	☆	0xA114
P1.21	油压传感器故障检测时间	0.000s: 无效 0.001s~60.000s	0.001s	0.500s	☆	0xA115
P1.22	压力控制状态输出最高转速	0.0%~100.0%	0.1%	10.0%	☆	0xA116
P1.23	压力控制状态输出最低油压	0.0%~100.0%	0.1%	60.0%	☆	0xA117
P1.24	压力控制状态输出延迟时间	0.000s~10.00s	0.001s	0.100s	☆	0xA118
P1.25	给定油压上升 S 滤波时间	0.000s~10.00s	0.001s	0.030s	☆	0xA119
P1.26	保压状态下速度换增益选择	0: 应用参数 (P0.20,P0.21) 1: 应用参数 (P7.19,P7.20)	1	1	★	0xA11A
P1.27	从机最小输入	0.0%~P1.29	0.1%	0.0%	☆	0xA11B
P1.28	从机最小输入对应百分比	-100.0%~P1.30	0.1%	0.0%	☆	0xA11C
P1.29	从机中间点输入	P1.27~P1.31	0.1%	0.0%	☆	0xA11D
P1.30	从机中间点输入对应百分比	P1.28~P1.32	0.1%	0.0%	☆	0xA11E
P1.31	从机最大输入	P1.29~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xA11F
P1.32	从机最大输入对应百分比	P1.30~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xA120
P1.33	给定油压上升 S 滤波时间 1	0.000s~10.00s	0.001s	0.030s	☆	0xA121
P1.34	给定油压下降 S 滤波时间	0.000s~10.00s	0.001s	0.030s	☆	0xA122
P1.35	给定油压下降 S 滤波时间 1	0.000s~10.00s	0.001s	0.030s	☆	0xA123
P1.36	压力传感器类型选择	0: 0.00V~10.00V 1: 1.00V~5.00V	1	0	☆	0xA124
P1.37	压力传感器故障检测最小电压	0.90V~20.00V	0.01 V	0.90V	☆	0xA125
P1.38	油压模式 6 在外部端子没有输入	个位: 外部端子无输入时压力和流量设定	1	000	★	0xA126

6. 伺服驱动器功能码

	时压力和流量信号给定	0-通过寄存器设定 通过外部模拟量输入设定 由十位和百位设定值决定 十位：外部端子有输入时流量设定值选择 0-通过寄存器设定 1-通过模拟量给定 百位：外部端子有输入时压力设定值选择 0-通过寄存器设定 1-通过模拟量给定				
P1.39	零伺服功能设定	0：无效 1：一直有效 2：端子功能选择	1	0	★	0xA127
P1.40	零伺服增益设定	1~100	1	10	☆	0xA128

6.6 IO 参数组 P2

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P2.00	DI1 端子功能选择	0：无功能	1	1	★	0xA200
P2.01	DI2 端子功能选择	1：油泵使能	1	0	★	0xA201
P2.02	DI3 端子功能选择	2：故障复位（RESET）	1	0	★	0xA202
P2.03	DI4 端子功能选择	3：伺服油泵 PID 选择端子 1	1	0	★	0xA203
P2.04	DI5 端子功能选择	4：伺服油泵 PID 选择端子 2 5：CAN 通讯使能 6：从主机使能 7：油压内部给定 2 8：油压内部给定 3 9：油压内部给定 4 10：流量 2 边沿选择 11：流量 4 电平选择 12~15：多段速端子 16~17：加减速时间选择	1	0	★	0xA204

		端子 18: 频率源切换 19: 清除频率增减 20: 命令源切换 1 21: 禁止加减速 22~28: 保留 29: 禁止转矩控制 30~31: 保留 32: 刹车 33: 外部故障常闭输入 34~35: 保留 36: 停车 37: 命令源切换 2 38~47: 保留 48: 三线控制 49: 正向点动 50: 反向点动 51: 频率增加 52: 频率减小 53: 关闭 PWM 输出 54: 反转使能 55: 运行暂停 56: 外部故障常开输入 57: 流量 4 边沿选择 58: 油压/速度模式切换 59: 油压上升 S 曲线滤波时间选择 60: 油压下降 S 曲线滤波时间选择 61: 虚拟 DO 输出输入点				
P2.05	继电器输出选择 (T/A1-T/B1-T/C1)	0: 无输出 1: 驱动器运行中	1	2	☆	0xA205
P2.06	继电器输出选择 (T/A2-T/C2)	2: 故障输出 3: 频率水平检测 FDT1 输出	1	1	☆	0xA206
P2.07	继电器输出选择 (T/A3-T/C3)	4: 频率到达 5: 零速运行中 6: 电机过载预报警	1	1	☆	0xA207

6. 伺服驱动器功能码

		7: 驱动器过载预报警 8~11: 预留 12: 运行时间达到 13: 转速限定中 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 16~18: 预留 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21~22: 预留 23: 双排量柱塞泵斜盘切换 1 (NO) 24: 压力控制状态输出 (NC) 26: 双排量柱塞泵斜盘切换 2 (NO) 27~28: 预留 29: 油压模式 7 内部设定输出完成				
P2.08	AO1 输出功能选择	0: 运行频率	1	10	☆	0xA208
P2.09	AO2 输出功能选择	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: 预留 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: 反馈频率 11: 反馈压力 12~16: 预留	1	11	☆	0xA209
P2.10	预留	-	-	-	☆	0xA20A
P2.11	AO1 偏置	-100.0%~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xA20B
P2.12	AO1 增益	-10.00~10.00	0.01	1	☆	0xA20C
P2.13	AO2 偏置	-100.0%~100.0%	0.1%	0.0%	☆	0xA20D
P2.14	AO2 增益	-10.00~10.00	0.01	1	☆	0xA20E
P2.15	端子控制模式选	0: 两线式 1	1	0	☆	0xA20F

	择	1: 两线式 2 2: 三线式 1 3: 三线式 2				
P2.16	端子 UP 变化率	0.01Hz/s~100.00Hz/s	0.01H z/s	0.100H z/s	☆	0xA210
P2.17	压力指令最小输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	0.02V	☆	0xA211
P2.18	压力指令最小输入电压对应百分比	-100%~100%	0.1%	0.0%	☆	0xA212
P2.19	压力指令最大输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	10.00V	☆	0xA213
P2.20	压力指令最大输入电压对应百分比	-100%~100%	0.1%	100.0%	☆	0xA214
P2.21	压力指令输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001 s	0.010s	☆	0xA215
P2.22	流量指令最小输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	0.02V	☆	0xA216
P2.23	流量指令最小输入电压对应百分比	-100%~100%	0.1%	0.0%	☆	0xA217
P2.24	流量指令最大输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	10.00V	☆	0xA218
P2.25	流量指令最大输入电压对应百分比	-100%~100%	0.1%	100.0%	☆	0xA219
P2.26	流量指令输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001 s	0.005s	☆	0xA21A
P2.27	压力反馈最小输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	0.02V	☆	0xA21B
P2.28	压力反馈最小输入电压对应百分比	-100%~100%	0.1%	0.0%	☆	0xA21C
P2.29	压力反馈最大输入电压	-11.00V~11.00V	0.01V	10.00V	☆	0xA21D
P2.30	压力反馈最大输入电压	-100%~100%	0.1%	100.0%	☆	0xA21E

6. 伺服驱动器功能码

	入电压对应百分比					
P2.31	压力反馈输入电压滤波时间常数	0.000s~10.000s	0.001s	0.000s	☆	0xA21F
P2.32	DI 输入滤波时间设定	0.000s~60.000s	0.001s	0.004s	☆	0xA220
P2.33	停机状态下端子 UP/DOWN 频率设定	0: 保持不变 1: 清零	1	0	☆	0xA221
P2.34	HDI 最小输入	0.00kHz~P2.36	0.01	0.00	☆	0xA222
P2.35	HDI 最小输入对应设定	-100.0%~100.0%	0.1	0.0	☆	0xA223
P2.36	HDI 最大输入	P2.34~50.00kHz	0.01	50.00	☆	0xA224
P2.37	HDI 最大输入设定	-100.0%~100.0%	0.1	100.0	☆	0xA225
P2.38	HDI 滤波时间	0.00s~10.00s	0.01	0.10	☆	0xA226
P2.39	油压模式 7 流量给定选择	0: 模拟量 AI2 给定流量, AI3 给定反馈压力 1: 脉冲 HDI 给定流量, AI2 和 AI3 给定压力反馈	1	0	★	0xA227
P2.40	DO1 输出延时时间	0.00s~360.00s	0.01s	0.00	☆	0xA228
P2.41	DO2 输出延时时间	0.00s~360.00s	0.01s	0.00	☆	0xA229

6.7 警报参数组 P3

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P3.00	电机温度保护功能使能	0: 禁止 1: 有效	1	1	☆	0xA300
P3.01	电机温度保护输入信号方式	0: DI 信号输入 1: PTC 温度传感器 2: KTY84 传感器	1	0	☆	0xA301
P3.02	第一次故障代码	Err02: 数据溢出 Err10: 电流检测故障 Err12: 加速过电流 Err13: 减速过电流			●	0xA302
P3.03	第二次故障代码	Err14: 恒速过电流				0xA303
P3.04	最近一次故障代码	Err19: 电机调谐故障 Err22: CAN 通讯故障				0xA304

	码	Err23: 对地短路故障 Err24: 多泵并流从机故障 Err30: 油压传感器故障 Err31: 从机故障预报警 Err32: CAN 地址冲突故障 Err41: 欠压故障 Err45: 加速过电压 Err46: 减速过电压 Err47: 恒速过电压 Err51: 速度偏差保护故障 Err71: 伺服驱动器过载 Err72: 输入缺相 Err73: 输出缺相 Err74: 电机过载 Err75: 外部故障 Err76: 通讯故障 Err77: 接触器故障 Err78: 电机温度故障 Err80: 散热器过热 Err81: 码盘故障 Err82: 编码器故障 Err83: 旋变信号故障 Err85: 电机相序故障 Err86: 电机正反馈故障 Err92: 硬件加速过电流 Err93: 硬件减速过电流 Err94: 硬件恒速过电流				
P3.05	故障时电机运行频率	-	-	-	●	0xA305
P3.06	故障时电机电流	-	-	-	●	0xA306
P3.07	故障时驱动器母线电压	-	-	-	●	0xA307
P3.08	故障时输入端子状态	-	-	-	●	0xA308
P3.09	故障时输出端子状态	-	-	-	●	0xA309
P3.10	旋变信号故障检测时间	0.000s:不检测故障 0.001s~60.000s:	0.001s	0.000	●	0xA30A

6. 伺服驱动器功能码

P3.11	输入缺相检测开关	0: 禁止 1: 允许	-	1	●	0xA30B
P3.12	输出缺相检测开关	0: 禁止 1: 允许	-	1	●	0xA30C
P3.13	电机温度保护方式	0: DI 信号输入 1: AI 模拟量输入 2~3: 保留	1	0	☆	0xA30D
P3.14	电机温度保护模拟量输入检测阈值	0~4096	1	2056	☆	0xA30E
P3.15	电机过温保护值设定 (针对 P3.01=2)	100℃~200℃	1	130℃	★	0xA30F
P3.16	速度偏差过大检测值	10.00Hz~50.00Hz	0.01	10.00	☆	0xA310
P3.17	速度偏差过大检测时间	0.0s 不检测 0.1s~60.0s	0.1	10.0	☆	0xA311
P3.18	OC 信号动作设定	0: 封锁输出并警报 1: 只封锁输出, 不警报	1	0	★	0xA312
P3.19	散热风扇控制	0: 运行时散热器温度到达后风扇运转 1: 风扇一直运转	0	0	☆	0xA313

6.8 CAN 通讯参数 P4.

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P4.00	波特率选择	0:20K 1:50K 2:125K 3:250K 4:500K 5:1M	1	3	☆	0xA400
P4.01	CAN 通讯地址	1~255	1	1	☆	0xA401
P4.02	CAN 连续通讯时间	0.0S 0.1S~600.0S	0.1S	0.3S	☆	0xA402
P4.03	电机控制方式选择	0: Id=0 控制 1: Id=0 控制	1	0	★	0xA403

		2: 最大转矩电流比控制				
P4.04	弱磁电流系数	0~500	1	5	☆	0xA404
P4.05	弱磁电流调整系数	50%~120%	1	100%	★	0xA405
P4.06	弱磁区进入调整系数	30~60	1	55	★	0xA406
P4.07	最大弱磁电流系数	40~200	1	120	★	0xA407
P4.08	输出缺相故障检测时间	0.0005~65.0005	0.0015	0.5005	☆	0xA408
P4.09	弱磁控制输出电压上限	100~150	1	110	★	0xA409
P4.10	弱磁控制输出电压上限偏移值	0~50	1	5		0xA40A

6.9 用户参数 P5

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P5.00	用户密码 1 (对 P505 以外所有功能码有效)	0~65535	1	0	☆	0xF500
P5.01	驱动器参数初始化	0: 无操作 1: 恢复出厂设定值 2: 清除故障记录 3: 恢复所有保存的用户参数值 4: 保存所有用户参数值			★	0xF501

6.10 辅助参数 P7

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P7.00	累积运行时间	0h~65535h	1	-	●	0xA700
P7.01	设定运行时间	0h~65500h	1	0	☆	0xA701
P7.02	设定时间到达动作选择	0: 继续运行 1: 停机	1	0	☆	0xA702
P7.03	载波频率	0.5kHz~16.0kHz	0.1kHz	机型确定	★	0xA703

6. 伺服驱动器功能码

P7.04	载波频率调整选择	0: 固定 PWM, 载频温度调整无效 1: 随机 PWM, 载频载频温度调整无效 2: 固定 PWM, 载频载频温度调整有效 3: 随机 PWM, 载频载频温度调整有效	1	1	☆	0xA704
P7.05	油压环防饱和和增益	30~200	1	30	☆	0xA705
P7.06	速度环防饱和和增益	30~200	1	30	☆	0xA706
P7.07	保留	-	-	-	☆	0xA707
P7.08	保留	-	-	-	☆	0xA708
P7.09	D 轴电流环比例增益	0~65535	1	50	☆	0xA709
P7.10	D 轴电流环积分增益	0~65535	1	50	☆	0xA70A
P7.11	Q 轴电流环比例增益	0~65535	1	50	☆	0xA70B
P7.12	Q 轴电流环积分增益	0~65535	1	50	☆	0xA70C
P7.13	保留	-	-	-	☆	0xA70D
P7.14	保留	-	-	-	☆	0xA70E
P7.15	油压环前馈增益	1~999	1	1	☆	0xA70F
P7.16	油压环前馈滤波时间常数	1~999	1	25	☆	0xA710
P7.17	速度环前馈增益	1~999	1	150	☆	0xA711
P7.18	速度环前馈滤波时间常数	1~999	1	15	☆	0xA712
P7.19	保压状态下速度环比例增益	1~200	1	60	☆	0xA713
P7.20	保压状态下速度环积分增益	0.01~10.00s	0.01s	0.15s	☆	0xA714
P7.21	油压切换到速度模式下转矩上限	0.0~250.0	0.1	160.0	☆	0xA715
P7.22	保留	-	-	-	-	0xA716

~ P7.24						~ 0xA718
P7.25	模拟量多点校正选择	0: 压力和流量两点校正 1: 压力信号多点校正, 流量信号两点校正 2: 压力信号两点校正, 流量信号多点校正 3: 压力和流量信号多点校正				0xA719
P7.26 ~ P7.27	保留	-	-	-	-	0xA71A ~ 0xA71B
P7.28	485 协议选择	0: 标准协议 1: 专用协议	1	0	☆	0xA71C
P7.29	硬件 DI 版本选择	0: 内置 PG 卡控制板 1: 外接 PG 卡控制板	1	0	★	0xA71D
P7.30	反电势补偿功能使能	0: 禁止 1: 使能	1	0	★	0xA71E
P7.31	A11 实测电压 1	0.500V~4.000V	0.001	2.000	☆	0xA71F
P7.32	A11 显示电压 1	0.500V~4.000V	0.001	2.000	☆	0xA720
P7.33	A11 实测电压 2	6.000V~9.999V	0.001	8.000	☆	0xA721
P7.34	A11 显示电压 2	6.000V~9.999V	0.001	8.000	☆	0xA722
P7.35	A12 实测电压 1	0.500V~4.000V	0.001	2.000	☆	0xA723
P7.36	A12 显示电压 1	0.500V~4.000V	0.001	2.000	☆	0xA724
P7.37	A12 实测电压 2	6.000V~9.999V	0.001	8.000	☆	0xA725
P7.38	A12 显示电压 2	6.000V~9.999V	0.001	8.000	☆	0xA726
P7.39	停机方式设定	0: 减速停机 1: 自由停机	1	0	★	0xA727
P7.40	频率检测值 (FDT1)	0.00Hz~最大频率	0.01	50.00Hz	☆	0xA728
P7.41	频率检测滞后值 (FDT1)	0.0%~100.0% (FDT1 电平)	0.1%	5.0%	☆	0xA729
P7.42	频率到达检出宽度	0.0%~100.0% (最大频率)	0.1%	0.0	☆	0xA72A
P7.43	端子 DOWN 变化率	0.01Hz/s~100.00Hz/s	0.01Hz/s	0.100Hz/s	☆	0xA72B
P7.44	下限频率设定	0.00Hz~上限频率 (P0.15)	0.01Hz	0.00Hz	☆	0xA72C
P7.45	设定频率低于下	0: 以下限频率运行	1	0	☆	0xA72D

6. 伺服驱动器功能码

	限频率设定	1: 停机 2: 零速运行				
P7.46	电机温度 KTY84 采样电压 1	0.100V~2.500V	0.001V	0.683V	☆	0xA72E
P7.47	电机温度 KTY84 显示电压 1	0.100V~2.500V	0.001V	0.683V	☆	0xA72F
P7.48	电机温度 KTY84 采样电压 2	0.100V~2.500V	0.001V	1.200V	☆	0xA730
P7.49	电机温度 KTY84 显示电压 2	0.100V~2.500V	0.001V	1.280V	☆	0xA731
P7.50	保留	-	-	-	-	-
P7.51	保留	-	-	-	-	-
P7.52	无压力给定和反 馈时动作选择	0: 按照当时状态运行 1: 停机	1	0	★	0xA734

6.11 简易 PLC 参数 P8

功能码	功能码描述	设定范围	最小 单位	出厂值	更改 说明	通信 地址
P8.00	多段频率设定指令0	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA800
P8.01	多段频率设定指令1	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA801
P8.02	多段频率设定指令2	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA802
P8.03	多段频率设定指令3	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA803
P8.04	多段频率设定指令4	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA804
P8.05	多段频率设定指令5	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA805
P8.06	多段频率设定指令6	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA806
P8.07	多段频率设定指令7	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA807
P8.08	多段频率设定指令8	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA808
P8.09	多段频率设定指令9	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA809
P8.10	多段频率设定指令10	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80A
P8.11	多段频率设定指令11	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80B
P8.12	多段频率设定指令12	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80C
P8.13	多段频率设定指令13	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80D
P8.14	多段频率设定指令14	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80E
P8.15	多段频率设定指令15	0~P0.15	0.1Hz	0.0	☆	0xA80F
P8.16	简易PLC运行方式选择	0: 单次运行结束停机 1: 单次运行结束保持	1	0	☆	0xA810

		最终值 2: 一直循环				
P8.17	掉电停机记忆选择	个位: 掉电记忆选择 0: 掉电不记忆 1: 掉电记忆 十位: 停机记忆选择 0: 停机不记忆 1: 停机记忆	01	00	☆	0xA811
P8.18	第0段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA812
P8.19	第0段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA813
P8.20	第1段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA814
P8.21	第1段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA815
P8.22	第2段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA816
P8.23	第2段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA817
P8.24	第3段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA818
P8.25	第3段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA819
P8.26	第4段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA81A
P8.27	第4段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA81B
P8.28	第5段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA81C
P8.29	第5段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA81D
P8.30	第6段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA81E
P8.31	第6段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA81F
P8.32	第7段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA820
P8.33	第7段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA821
P8.34	第8段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA822
P8.35	第8段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA823
P8.36	第9段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA824
P8.37	第9段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA825
P8.38	第10段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA826
P8.39	第10段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA827
P8.40	第11段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA828
P8.41	第11段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA829
P8.42	第12段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA82A
P8.43	第12段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA82B

6. 伺服驱动器功能码

P8.44	第13段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA82C
P8.45	第13段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA82D
P8.46	第14段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA82E
P8.47	第14段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA82F
P8.48	第15段运行时间设定	0.0~6553.6	0.1	0.0	☆	0xA830
P8.49	第15段加减速时间选择	0~3	1	0	☆	0xA831
P8.50	运行时间单位	0: s 1: h	1	0	☆	0xA832
P8.51 ~ P8.52	保留	---	---	---	---	0xA833 ~ 0xA834

6.12 通信设定参数 P9

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
P9.00	波特率设定	0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS	1	5	☆	0xA900
P9.01	数据格式设定	0: 无校验: 数据格式<8,N,2> 1: 偶校验: 数据格式<8,E,1> 2: 奇校验: 数据格式<8,O,1> 3: 无校验: 数据格式<8,N,1>	1	0	☆	0xA901
P9.02	本机地址设定	1~247, 0为广播地址	1	1	☆	0xA902
P9.03	应答延时	0~20ms	1	2	☆	0xA903
P9.04	通讯超时时	0.0 s (无效)	0.1	0	☆	0xA904

	间	0.1~60.0s				
P9.05	CAN通信数据格式选择	0: 默认模式, 只能读取部分参数 1: 标准模式, 可以读写面板操作所有参数	1	0	☆	0xA905
P9.06	驱动器命令源选择	0: 操作面板命令 1: 端子命令 2: 串行通讯命令	1	0	☆	0xA906
P9.07	主频率源X选择	0: 数字设定UP、DOWN (不记忆) 1: 数字设定UP、DOWN (记忆) 2: AI1 3: AI2 4: AI3 5: 保留 6: 多段速度指令 7: 保留 8: 保留 9: 通讯设定	1	0	☆	0xA907
P9.08	辅助频率源Y选择	0: 数字设定UP、DOWN (不记忆) 1: 数字设定UP、DOWN (记忆) 2: AI1 3: AI2 4: AI3 5: 保留 6: 多段速度指令 7: 保留 8: 保留 9: 通讯设定	1	0	☆	0xA908
P9.09	保留	---	---	---	☆	0xA909
P9.10		---	---	---	☆	0xA90A
P9.11	频率源设定	0: 主频率源 1: 主频率源+辅助频率源 2: 主频率源与辅助频率源切换 3: 主频率源与(主频率源+辅助频率源)切换 4: 辅助频率源与(主频率源+辅助频率源)切换 5: 主频率源与辅助频率源自动切换, 辅助频率源优先	1	0	☆	0xA90B

6. 伺服驱动器功能码

		6: 主频率源与辅助频率源自动切换, 主频率源优先				
--	--	---------------------------	--	--	--	--

6.13 压力信号多段标定参数 PA

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
PA.00	压力指令输入中间点0	P2.17~PA.02	0.01V	0.73V	☆	0xAA00
PA.01	压力指令输入电压中间点0对应百分比	P2.18~PA.03	0.1%	7.1%	☆	0xAA01
PA.02	压力指令输入中间点1	PA.00~PA.04	0.01V	1.44V	☆	0xAA02
PA.03	压力指令输入电压中间点1对应百分比	PA.01~PA.05	0.1%	14.2%	☆	0xAA03
PA.04	压力指令输入中间点2	PA.02~PA.06	0.01V	2.15V	☆	0xAA04
PA.05	压力指令输入电压中间点2对应百分比	PA.03~PA.07	0.1%	21.4%	☆	0xAA05
PA.06	压力指令输入中间点3	PA.04~PA.08	0.01V	2.87V	☆	0xAA06
PA.07	压力指令输入电压中间点3对应百分比	PA.05~PA.09	0.1%	28.5%	☆	0xAA07
PA.08	压力指令输入中间点4	PA.06~PA.10	0.01V	3.58V	☆	0xAA08
PA.09	压力指令输入电压中间点4对应百分比	PA.07~PA.11	0.1%	35.7%	☆	0xAA09
PA.10	压力指令输入中间点5	PA.08~PA.12	0.01V	4.29V	☆	0xAA0A
PA.11	压力指令输入电压中间点5对应百分比	PA.09~PA.13	0.1%	42.8%	☆	0xAA0B
PA.12	压力指令输入中间点6	PA.10~PA.14	0.01V	5.00V	☆	0xAA0C
PA.13	压力指令输入电压中间点6对应百分比	PA.11~PA.15	0.1%	49.9%	☆	0xAA0D
PA.14	压力指令输入中间点7	PA.12~PA.16	0.01V	5.72V	☆	0xAA0E
PA.15	压力指令输入电压中间点7对应百分比	PA.13~PA.17	0.1%	57.1%	☆	0xAA0F
PA.16	压力指令输入中间点8	PA.14~PA.18	0.01V	6.43V	☆	0xAA10
PA.17	压力指令输入电压中间点8对应百分比	PA.15~PA.19	0.1%	64.2%	☆	0xAA11
PA.18	压力指令输入中间点9	PA.16~PA.20	0.01V	7.14V	☆	0xAA12
PA.19	压力指令输入电压中间点9对应百分比	PA.17~PA.21	0.1%	71.4%	☆	0xAA13

PA.20	压力指令输入中间点10	PA.18~PA.22	0.01V	7.86V	☆	0xAA14
PA.21	压力指令输入电压中间点10对应百分比	PA.19~PA.23	0.1%	78.5%	☆	0xAA15
PA.22	压力指令输入中间点11	PA.20~PA.24	0.01V	8.57V	☆	0xAA16
PA.23	压力指令输入电压中间点11对应百分比	PA.21~PA.25	0.1%	85.7%	☆	0xAA17
PA.24	压力指令输入中间点12	PA.22~PA.26	0.01V	9.28V	☆	0xAA18
PA.25	压力指令输入电压中间点12对应百分比	PA.23~PA.27	0.1%	92.8%	☆	0xAA19
PA.26	压力指令输入中间点13	PA.24~PA.28	0.01V	10.00V	☆	0xAA1A
PA.27	压力指令输入电压中间点13对应百分比	PA.25~PA.29	0.1%	100.0%	☆	0xAA1B
PA.28	压力指令输入中间点14	PA.26~PA.30	0.01V	10.00V	☆	0xAA1C
PA.29	压力指令输入电压中间点14对应百分比	PA.27~PA.31	0.1%	100.0%	☆	0xAA1D
PA.30	压力指令输入中间点15	PA.28~PA.32	0.01V	10.00V	☆	0xAA1E
PA.31	压力指令输入电压中间点15对应百分比	PA.29~PA.33	0.1%	100.0%	☆	0xAA1F
PA.32	压力指令输入中间点16	PA.30~PA.34	0.01V	10.00V	☆	0xAA20
PA.33	压力指令输入电压中间点16对应百分比	PA.31~PA.35	0.1%	100.0%	☆	0xAA21
PA.34	压力指令输入中间点17	PA.32~PA.36	0.01V	10.00V	☆	0xAA22
PA.35	压力指令输入电压中间点17对应百分比	PA.33~PA.37	0.1%	100.0%	☆	0xAA23
PA.36	压力指令输入中间点18	PA.34~P2.19	0.01V	10.00V	☆	0xAA24
PA.37	压力指令输入电压中间点18对应百分比	PA.35~ P2.20	0.1%	100.0%	☆	0xAA25

6.14 流量信号多段标定参数 PB

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
PB.00	流量指令输入中间点0	P2.22~PB.02	0.01V	1.00V	☆	0xAB00
PB.01	流量指令输入电压中间点0对应百分比	P2.23~PB.03	0.1%	10.0%	☆	0xAB01
PB.02	流量指令输入中间点1	PB.00~PB.04	0.01V	2.00V	☆	0xAB02
PB.03	流量指令输入电压中间点1对应	PB.01~PB.05	0.1%	20.0%	☆	0xAB03

6. 伺服驱动器功能码

	百分比					
PB.04	流量指令输入中间点2	PB.02~PB.06	0.01V	3.00V	☆	0xAB04
PB.05	流量指令输入电压中间点2对应百分比	PB.03~PB.07	0.1%	30.0%	☆	0xAB05
PB.06	流量指令输入中间点3	PB.04~PB.08	0.01V	4.00V	☆	0xAB06
PB.07	流量指令输入电压中间点3对应百分比	PB.05~PB.09	0.1%	40.0%	☆	0xAB07
PB.08	流量指令输入中间点4	PB.06~PB.10	0.01V	5.00V	☆	0xAB08
PB.09	流量指令输入电压中间点4对应百分比	PB.07~PB.11	0.1%	50.0%	☆	0xAB09
PB.10	流量指令输入中间点5	PB.08~PB.12	0.01V	6.00V	☆	0xAB0A
PB.11	流量指令输入电压中间点5对应百分比	PB.09~PB.13	0.1%	60.0%	☆	0xAB0B
PB.12	流量指令输入中间点6	PB.10~PB.14	0.01V	7.00V	☆	0xAB0C
PB.13	流量指令输入电压中间点6对应百分比	PB.11~PB.15	0.1%	70.0%	☆	0xAB0D
PB.14	流量指令输入中间点7	PB.12~PB.16	0.01V	8.00V	☆	0xAB0E
PB.15	流量指令输入电压中间点7对应百分比	PB.13~PB.17	0.1%	80.0%	☆	0xAB0F
PB.16	流量指令输入中间点8	PB.14~ P2.24	0.01V	4.50V	☆	0xAB10
PB.17	流量指令输入电压中间点8对应百分比	PB.15~ P2.25	0.1%	45.0%	☆	0xAB11

6.15 内部压力设定参数 PC

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
PC.00	内部压力设定值0	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC00
PC.01	内部压力设定值1	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC01
PC.02	内部压力设定值2	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC02
PC.03	内部压力设定值3	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC03
PC.04	内部压力设定值4	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC04
PC.05	内部压力设定值5	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC05
PC.06	内部压力设定值6	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC06
PC.07	内部压力设定值7	0.0~P1.02	0.1	0.0	☆	0xAC07
PC.08	控制模式选择	0: 速度模式 1: 力矩模式	1	0	☆	0xAC08

PC.09	驱动转矩上限源选择	0: PC.11设定 1: AI1输入 2: AI2输入 3: AI3输入 4: 保留 5: 通讯设定 6: 保留 7: 保留	1	0	☆	0xAC09
PC.10	保留	-	-	-	-	0xAC0A
PC.11	驱动转矩上限	50.0~250.0	0.1	200.0	☆	0xAC0B
PC.12	转矩指令滤波时间	0.00S~10.00S	0.01S	2.00	☆	0xAC0C
PC.13	转矩模式正向最大频率	0.00~P0.13	0.01	50.00	☆	0xAC0D
PC.14	转矩模式反向最大频率	0.00~P0.13	0.01	50.00	☆	0xAC0E
PC.15	保留	-	-	-	-	0xAC0F
PC.16	保留	-	-	-	-	0xAC10
PC.17	过压泄放点设定	120%~150%	1%	130%	☆	0xAC11
PC.18	欠压保护系数	60.0%~140.0%	0.1%	100.0%	☆	0xAC12
PC.19	保留	-	-	-	-	0xAC13
PC.20	输入缺相检测保护阈值	0~65535	1	机型确定	☆	0xAC14
PC.21	压力状态输出设定滞环宽度	1.0%~20.0%	0.1%	10.0%	☆	0xAC15
PC.22	速度模式下转矩上限源	0: P0.14设定 1: AI1输入 2: AI2输入 3: AI3输入 4: 保留 5: 通讯设定 6: 保留 7: 保留	1	0	☆	0xAC16
PC.23	加减速时间小数点位数	1: 1位小数点 2: 2位小数点 3: 3位小数点	1	3	★	0xAC17
PC.24	数字设定频率停机记忆选择	1: 不记忆 2: 记忆	1	1	☆	0xAC18

6.16 压砖机专用参数组 Pd

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
Pd.00	DI 端子输入延时设定	0.0s~3600.0s	0.1s	0.0s	★	0xAD00
Pd.01	DI 端子逻辑选择	0~65535 Bit00: DI1 逻辑选择 0: 正逻辑 1: 反逻辑 Bit01: DI2 逻辑选择 0: 正逻辑 1: 反逻辑 Bit02: DI3 逻辑选择 0: 正逻辑 1: 反逻辑 Bit03: DI4 逻辑选择 0: 正逻辑 1: 反逻辑 Bit04: DI5 逻辑选择 0: 正逻辑 1: 反逻辑	1	00000	★	0xAD01
Pd.02	油压模式 7 使能	0: 禁止 1: 使能	1	0	★	0xAD02
Pd.03	油压模式 7 多段压力设定 1	0.0~ P1.02	0.1	50.0	☆	0xAD03
Pd.04	油压模式 7 多段压力设定时间 1	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD04
Pd.05	油压模式 7 多段压力设定 2	0.0~ P1.02	0.1	80.0	☆	0xAD05
Pd.06	油压模式 7 多段压力设定时间 2	0.00s~60.00s	0.01s	5.00s	☆	0xAD06
Pd.07	油压模式 7 多段压力设定 3	0.0~ P1.02	0.1	110.0	☆	0xAD07
Pd.08	油压模式 7 多段压力设定时间 3	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD08
Pd.09	油压模式 7 多段压力设定 4	0.0~ P1.02	0.1	150.0	☆	0xAD09

Pd.10	油压模式 7 多段压力 设定时间 4	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD0A
Pd.11	油压模式 7 多段压力 设定 5	0.0~ P1.02	0.1	175.0	☆	0xAD0B
Pd.12	油压模式 7 多段压力 设定时间 5	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD0C
Pd.13	油压模式 7 多段压力 设定 6	0.0~ P1.02	0.1	175.0	☆	0xAD0D
Pd.14	油压模式 7 多段压力 设定时间 6	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD0E
Pd.15	油压模式 7 多段压力 设定 7	0.0~ P1.02	0.1	175.0	☆	0xAD0F
Pd.16	油压模式 7 多段压力 设定时间 7	0.00s~60.00s	0.01s	3.00s	☆	0xAD10
Pd.17	油压模式 7 段数设定	0~7	1	5	☆	0xAD11
Pd.18	保留	-	-	-	☆	0xAD12
Pd.19	保留	-	-	-	-	0xAD13
Pd.20	保留	-	-	-	-	0xAD14
Pd.21	保留	-	-	-	☆	0xAD15
Pd.22	保留	-	-	-	☆	0xAD16
Pd.23	保留	-	-	-	-	0xAD17
Pd.24	保留	-	-	-	-	0xAD18
Pd.25	保留	-	-	-	☆	0xAD19
Pd.26	保留	-	-	-	☆	0xAD1A
Pd.27	保留	-	-	-	☆	0xAD1B
Pd.28	保留	-	-	-	☆	0xAD1C
Pd.29	保留	-	-	-	☆	0xAD1D
Pd.30	压力故障检测反馈值 比例	0.0%~30.0%	0.1%	10.0%	☆	0xAD1E
Pd.31	流量指令上升时间	0ms~50000ms	1ms	30ms	☆	0xAD1F
Pd.32	流量指令下降时间	0ms~50000ms	1ms	30ms	☆	0xAD20

6.17 监视参数 U0

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
U0.00	电机运行频率	0.00Hz~最大频率	-	-	●	0x7000

6. 伺服驱动器功能码

U0.01	电机设定频率	0.00Hz~最大频率	-	-	●	0x7001
U0.02	母线电压	0V~830V	-	-	●	0x7002
U0.03	输出电压	0V~电机额定电压	-	-	●	0x7003
U0.04	输出电流	0.01A~655.5A	-	-	●	0x7004
U0.05	输出功率	7.5KW~37KW	-	-	●	0x7005
U0.06	输出转矩	0.0%~扭矩上限	-	-	●	0x7006
U0.07	端子DI/DO信号状态				●	0x7007
U0.08	预留	-	-	-	●	0x7008
U0.09	模拟量AI1输入电压值	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x7009
U0.10	模拟量AI2输入电压值	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x700A
U0.11	模拟量AI3输入电压值	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x700B
U0.12	电机实际运行位置	0° ~359.9°	-	-	●	0x700C
U0.13	油压给定值	0.0Kg~系统油压 (P1.02)	-	-	●	0x700D
U0.14	油压反馈值	0.0Kg~最大油压 (P1.03)	-	-	●	0x700E
U0.15	流量给定值	0.00Hz~最大频率	-	-	●	0x700F
U0.16	电机运行转速	-9999rpm~30000rpm	-	-	●	0x7010
U0.17	预留	-	-	-	●	0x7011
U0.18	散热器温度值	0.0℃~100.0℃	-	-	●	0x7012
U0.19	软件版本号1	-	-	-	●	0x7013
U0.20	软件版本号2	-	-	-	●	0x7014
U0.21	多泵CAN接收数据个数	-	-	-	●	0x7015
U0.22	多泵CAN发送数据个数	-	-	-	●	0x7016
U0.23	多泵CAN发送数据高位	-	-	-	●	0x7017

U0.24	多泵CAN发送数据低位	-	-	-	●	0x7018
U0.25	油压环比例增益	-	-	-	●	0x7019
U0.26	油压环积分增益	-	-	-	●	0x701A
U0.27	程序所用芯片	-	-	-	●	0x701B
U0.28	电机相序	0: UVW 1: UWV 2: VWU 3: WUV 4: WVU 5: VUW	-	-	●	0x701C
U0.29	控制芯片温度值	-	-	-	●	0x701D
U0.30	电机温度值 (当P3.01设定为2时显示, 其余情况显示为0)	-	-	-	●	0x701E
U0.31	温度传感器电压值	-	-	-	●	0x701F
U0.32	油压模式7当前段数	1~7	-	-	●	0x7020
U0.33	油压模式7当前运行时间	0.00s~60.00s	-	-	●	0x7021
U0.34	转矩上限设定值	0.0%~250.0%	-	-	●	0x7022

6.18 监视参数 U1

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
U1.00	指令压力	0.0Kg~系统油压(P1.02)	-	-	●	0x7100
U1.01	实际压力	0.0Kg~系统油压(P1.02)	-	-	●	0x7101
U1.02	指令速度	0~30000rpm	-	-	●	0x7102
U1.03	实际速度	0~30000rpm	-	-	●	0x7103
U1.04	输出电流	0.01A~655.5A	-	-	●	0x7104
U1.05	IGBT温度	0.0℃~100.0℃	-	-	●	0x7105
U1.06	电机实时角度	0° ~359.9°	-	-	●	0x7106
U1.07	编码器安装角度	0° ~359.9°	-	-	●	0x7107

7. 注塑机油泵调试步骤

U1.08	AI1电压	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x7108
U1.09	AI2电压	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x7109
U1.10	AI3电压	-10.500V~10.500V	-	-	●	0x710A
U1.11	母线电压	0.0V~830.0V	-	-	●	0x710B
U1.12	电机反电势	电机额定转速反电势值	-	-	●	0x710C
U1.13	DI/DO端子状态	-	-	-	●	0x710D
U1.14	电机温度值（当F1.14定位2时显示，其余情况显示为0）	-	-	-	●	0x710F

6.19 监视参数 U2

功能码	功能码描述	设定范围	最小单位	出厂值	更改说明	通信地址
U2.00	软件版本	-	-	-	●	0x7200
U2.01	最近第一次报警代码	0~94	-	-	●	0x7201
U2.02	最近第二次报警代码	0~94	-	-	●	0x7202
U2.03	最近第三次报警代码	0~94	-	-	●	0x7203
U2.04	报警时压力反馈	0.0Kg~最大油压 (P1.03)	-	-	●	0x7204
U2.05	报警时电机转速	0~3000rpm	-	-	●	0x7205
U2.06	报警时输出电流	0.1A~655.5A	-	-	●	0x7206
U2.07	报警时输出转矩	0.0%~扭矩上限	-	-	●	0x7207
U2.08	报警时直流母线电压	0.0V~830.0V	-	-	●	0x7208
U2.09	报警时压力指令	0.0Kg~最大油压 (P1.03)	-	-	●	0x7209
U2.10	报警时转速指令	0~3000rpm	-	-	●	0x720A
U2.11	报警时IGBT温度	0.0℃~100.0℃	-	-	●	0x720B
U2.12	报警时DI/DO端子状态	---	-	-	●	0x720C

7. 注塑机油泵调试步骤

7.1 电机试运行

1. 正确设置 F1.00（电机代码，见附录一），在参数 P0.00~P0.04 中确认电机相关参数
2. 设定旋转编码器极对数（P0.11）
3. 设置驱动器为非油压控制模式（F1.08=0）

4. 电机调谐 (F1.02) :

- ① F1.02=0: 无操作
- ② F1.02=1: 静态调谐, 在电机反电势 (P0.19) 已知的情况下使用, 调谐过程中电机低速运行, 可以不打开溢流阀的前提下进行。
- ③ F1.02=2: 动态调谐, 在反电势 (P0.19) 未知的情况下使用, 调谐过程中电机高速运行, 建议打开溢流阀。

7.2 伺服油泵应用调试

7.2.1 油压控制模式选择 (F1.08=0)

F1.08=0: 非油压控制模式

F1.08=1: 驱动器油压控制模式 1, CAN 提供油压指令和流量指令, AI3 模拟量通路提供油压反馈指令, 驱动器进行油压控制。

F1.08=2: 驱动器油压控制模式 2, AI1 模拟量通路提供油压指令, AI2 模拟量通路提供流量指令, AI3 模拟量通路提供油压反馈指令, 驱动器进行油压控制。

F1.08=3: CAN 油压控制模式 (专用), P1.油压控制参数组无效。

F1.08=6: 通过外部 DI 端子选择相应的油压和频率指令, AI3 模拟量提供油压反馈指令, 驱动器进行油压控制

7.2.2 油压控制模式下参数自动设置

当从非油压模式 (F1.08=0) 切换到油压模式 (F1.08≠0) 时, 相关参数将进行自动设置, 如下表:

功能码	功能码说明	设定
P0.16	电机运行加速时间	0.0S
P0.17	电机运行减速时间	0.0S
P2.00	DI1 端子功能选择	1 (运行使能)
P2.01	DI2 端子功能选择	7 (压力 2 流量 2 使能信号)
P2.02	DI3 端子功能选择	9 (压力 3 流量 3 使能信号)
P2.03	DI4 端子功能选择	11 (压力 4 流量 4 使能信号)
P2.04	DI5 端子功能选择	2 (故障复位)
P2.05	DO1 端子功能选择	2 (故障输出)
P2.06	DO2 端子功能选择	23 (双排量柱塞泵斜盘切换 NO)
P2.07	DO3 端子功能选择	24 (压力控制状态下输出 NC)

7.2.3 AI 零漂自动校正 (F1.07)

将 AI 零漂自动校正参数 F1.07 设定为 1, 驱动器将进行一次 AI 零漂自动校正操作。驱动器会自动读取当前压力指令、压力反馈、流量指令对应电压值, 并将对应电压值写入到压力指令、压力

8. 故障诊断及对策

反馈、流量指令最小输入电压值。

7.2.4 油泵相关参数设置

F1.04: 最大转速, 设定电机最大转速, 即流量指令 100%对应的电机转速。

F1.05: 系统油压, 设定系统的最大压力。

F1.06: 最大油压, 设定压力传感器的压力量程。

7.2.5 泄压设置 (F1.11)

F1.11: 泄压时的最大反向转速, 对应最大转速 (F1.04) 的百分比设定。用于设定电机的最大反向运行速度。

7.2.6 底流和底压 (F1.09, F1.10)

由于油泵存在内泄漏, 在系统没有给出流量和压力指令时, 油路中的液压油存在倒流现象, 导致空气进入油路, 导致系统运行噪音以及不稳定。所以需要给定一定的底流 (F1.10, 对应最大转速 F1.04 的百分比) 和底压 (F1.09)。

7.2.7 系统响应 (油压 PID 控制)

伺服驱动器提供 4 组 PID, 根据输入端子 DI2 和 DI3 的最好选择, 对应如下:

DI3	DI2	PID 组别
0	0	第一组 PID:F0.00, F0.01, F0.02
0	1	第二组 PID:P1.08, P1.09, P1.10
1	0	第三组 PID:P1.11, P1.12, P1.13
1	1	第四组 PID:P1.14, P1.15, P1.16

比例增益 K_p 越大, 积分时间 K_i 越小, 微分时间 K_d 越大, 响应越快, 响应太快容易引起超调, 造成系统运行震荡, 不稳定。

比例增益 K_p 越小, 积分时间 K_i 越大, 微分时间 K_d 越小, 响应越慢, 响应太快慢容易引起效率下降和制品不稳定。

8. 故障诊断及对策

ABT680系列伺服驱动器共有34项警示信息及保护功能, 一旦异常故障发生驱动器停止输出, 并在驱动器显示面板上显示故障代码。用户在寻求服务之前, 可以先按本节提示进行自查, 分析故障原因, 找出解决方法。如果无法解决, 请寻求服务, 与您所购驱动器的代理商或直接与我公司联系。

故障类型	故障名称	原因	解决方法
Err02	EEPOM故障	驱动器相关电路出现异常	维修驱动器
Err10	电流检测故障	驱动器电流检测电路出现异常	维修驱动器

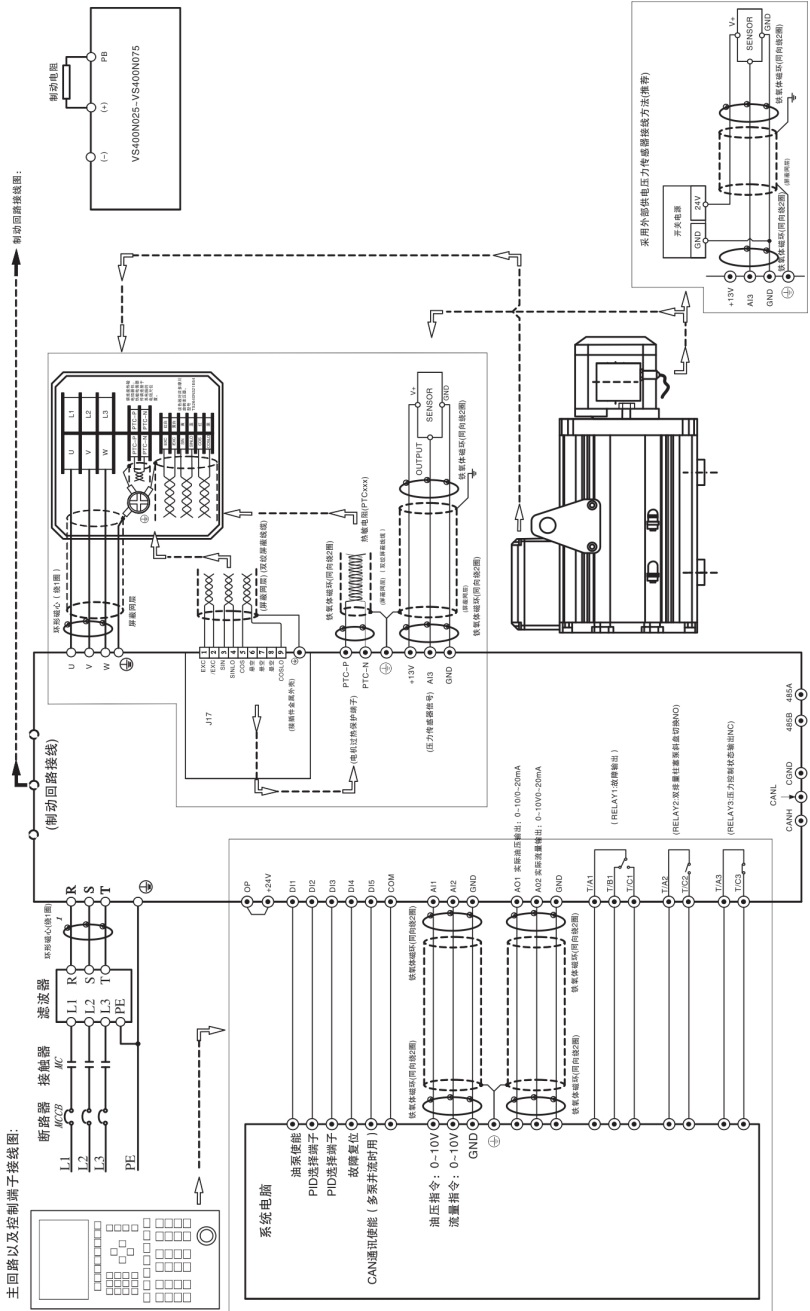
Err12	加速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 1.驱动器输出有短路或接地故障 2.加速时间太短 3.矢量控制前未做电机参数调谐 4.电机正在旋转时启动驱动器 5.加速过程中负载有突变 	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查并排除负载短路或接地故障 2.加长加速时间 3.对电机进行参数调谐 4.设置转速跟踪或启动直流制动 5.消除加速过程中负载变化
Err13	减速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 1.驱动器输出有短路或接地故障 2.减速时间太短 3.矢量控制前未做电机参数调谐 4.减速过程中负载有突变 	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查并排除负载短路或接地故障 2.加长减速时间 3.对电机进行参数调谐 4.消除减速过程中负载变化
Err14	恒速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 1.驱动器输出有短路或接地故障 2.矢量控制前未做电机参数调谐 3.运行过程中有突加负载 4.驱动器功率偏小 	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查并排除负载短路或接地故障 2.对电机进行参数调谐 3.取消突加负载 4.增大驱动器功率
Err19	电机参数调谐故障	<ol style="list-style-type: none"> 1.电机与驱动器的接线有松动 2.电机铭牌参数设置不正确 	<ol style="list-style-type: none"> 1.排查电机与驱动器之间引线 2.正确设置电机铭牌参数
Err22	CAN 通讯中断故障	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查 CAN 通讯连接线是否有错误 2.检查 CAN 通讯参数设置是否有错误 3.CAN 通讯有错误 	<ol style="list-style-type: none"> 1.排查接线错误 2.修改相关参数 3.维修驱动器
Err23	电机对地短路	<ol style="list-style-type: none"> 1.电机有接地故障 2.驱动器对地检测电路异常 	<ol style="list-style-type: none"> 1.排查电机接地故障 2.维修驱动器
Err24	多泵并流从机故障	多泵并、分流时从机故障	<ol style="list-style-type: none"> 3.检查从机驱动器
Err30	油压传感器故障	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查油压传感器连线是否错误 2.检查油压传感器供电是否正常 3.检查油压传感器输出是否正常 	<ol style="list-style-type: none"> 1.排除连线错误 2.排除供电故障 3.排除油压传感器故障
Err31	从机故障预报警	排查从机错误	维修驱动器
Err32	CAN 地址冲突	检查 CAN 通讯参数设置是否有错	重新设置 CAN 通讯参数
Err41	母线欠压	<ol style="list-style-type: none"> 1.输入电网电压有瞬间跌落 2.输入电网电压持续偏低 3.驱动器母线电压检测回路出现异常 4.驱动器整流桥或缓冲电路出现异常 	<ol style="list-style-type: none"> 1.复位故障重新运行 2.排查电网故障 3.维修驱动器驱动板或控制板 4.维修驱动器整流或缓冲电路
Err45	加速过电压	<ol style="list-style-type: none"> 1.输入电压偏高 2.加速过程有外力拖动电机 3.加速时间是否过短 	<ol style="list-style-type: none"> 1.检查输入电压是否正常 2.取消外力或加装制动电阻 3.加大加速时间

8. 故障诊断及对策

		4.是否装有制动电阻	4.加装制动电阻
Err46	减速过电压	1.输入电压偏高 2.减速过程中有外力拖动电机 3.减速时间过短 4.是否装有制动电阻	1.检查输入电压是否正常 2.取消外力或加装制动电阻 3.增大减速时间 4.加装制动电阻
Err47	恒速过电压	1.输入电压偏高 2.运行过程有外力拖动电机	1.检查输入电压是否正常 2.取消外力或加装制动电阻
Err51	速度偏差过大故障	1.检查编码器安装, 连线是否有松脱 2.检查电机动力线缆是否有松脱	1.重新固定 2.重新固定
Err71	驱动器过载	1.电机出现堵转 2.负载过大	1.排查电机堵转故障 2.增大驱动器功率
Err72	输入缺相	1.三相输入电源出现缺相 2.驱动器缺相检测电路出现异常	1.排查电网缺相故障 2.维修驱动器缺相检测电路
Err73	输出缺相	1.驱动器到电机侧引线出现缺相 2.驱动器三相输出不平衡 3.驱动器电流检测出现异常	1.排查电机线缺相故障 2.维修驱动器 3.维修驱动器
Err74	电机过载	1.电机过载保护系数设置过小 2.电机出现堵转 3、负载过大	1.增大电机过载保护系数 2.排查电机堵转故障 3.增大电机功率
Err75	外部设备故障	1.外部设备有故障 2.DI 输入检测电路出现异常	1.排查外部设备 2.维修驱动器
Err76	通讯故障	1.上位机通讯终止 2.驱动器的通讯线路出现异常 3.通讯波特率、校验等参数设置不正确	1.排查上位机的通讯 2.检查通讯线路 3.上位机与驱动器设置一致的通讯参数
Err77	接触器故障	1.检查驱动板和电源是否正常 2.检查接触器是否正常	1.更换驱动板或电源板 2.更换接触器
Err78	电机温度过热故障	1.检查电机温度过热保护 PTC 连线是否有错误 2.检查电机温度是否过热	1.排除连线错误 2.降低电机负载, 增大散热风扇, 加大电机容量
Err80	模块过热	1.环境温度过高 2.驱动器风道堵塞 3.驱动器风扇损坏 4.负载过大 5.驱动器温度检测或驱动板故障	1.降低环境温度 2.清理驱动器风道 3.更换驱动器风扇 4.减轻负载或增大驱动器功率 5.维修驱动器
Err81	编码器故障	1.编码器接线有松动或接线错误 2.编码器脉冲数设置不正确 3.编码器损坏	1.排查编码器的接线 2.正确设置编码器脉冲个数 3.更换编码器
Err82	电机参数辨识	1.检查编码器型号是否匹配 2.检查编码器连线是否正确	1.选择匹配的编码器 2.排除连线错误

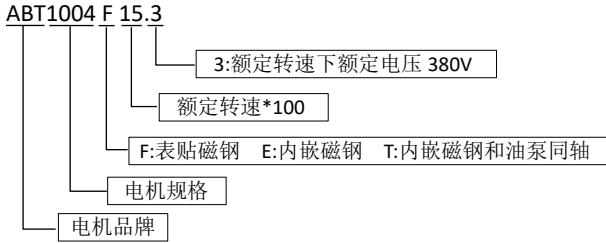
	编码器故障	3.电机额定转速，额定频率是否设置有误 4.驱动器编码器反馈有误	3.重新设置参数 4.维修驱动器
Err83	旋变信号故障	检查编码器连线是否正确	排除连线错误
Err85	电机相序错误	1.检查电机电力线 UVW 相序是否正确 2.检查旋变接线是否正确	1.排除连线错误 2.排除连线错误
Err86	电机正反馈故障	1.检查电机电力线 UVW 线序 2.检查编码器接线	1.排除接线错误 2.排除连线错误
Err92	加速过电流	1.驱动器输出有短路或接地故障 2.加速时间太短 3.矢量控制前未做电机参数调谐 4.电机正在旋转时启动驱动器 5.加速过程中负载有突变	1.检查并排除负载短路或接地故障 2.加长加速时间 3.对电机进行参数调谐 4.设置转速跟踪或启动直流制动 5.消除加速过程中负载变化
Err93	减速过电流	1.驱动器输出有短路或接地故障 2.减速时间太短 3.矢量控制前未做电机参数调谐 4.减速过程中负载有突变	1.检查并排除负载短路或接地故障 2.加长减速时间 3.对电机进行参数调谐 4.消除减速过程中负载变化
Err94	恒速过电流	1.驱动器输出有短路或接地故障 2.矢量控制前未做电机参数调谐 3.运行过程中有突加负载 4.驱动器功率偏小	1.检查并排除负载短路或接地故障 2.对电机进行参数调谐 3.取消突加负载 4.增大驱动器功率

9. 系统接线图



10. 附录 1 电机参数表

10.1 电机型号命名



10.2 表贴磁钢电机参数表

F1.00	F1.01	电机型号	电机功率 (KW)	电机电压 (V)	电机电流 (A)	电机频率 (hz)	电机转速 (rpm)	电机反电势 (V/Krpm)
1045	10045	ABT1004F15.3	7	380	14.3	100	1500	209
1047	10047	ABT1004F17.3	8.3	380	18.4	113.33	1700	171
1042	10042	ABT1004F20.3	9.8	380	20.8	133.33	2000	152
1055	10055	ABT1005F15.3	9.3	380	19.8	100	1500	201
1057	10057	ABT1005F17.3	11.2	380	24.5	113.33	1700	172
1052	10052	ABT1005F20.3	13.1	380	26.5	133.33	2000	158
1075	10075	ABT1007F15.3	13.4	380	27	100	1500	212
1077	10077	ABT1007F17.3	15.2	380	33.1	113.33	1700	173
1072	10072	ABT1007F20.3	17.1	380	35.6	133.33	2000	154
1085	10085	ABT1008F15.3	15.2	380	31.7	100	1500	205
1087	10087	ABT1008F17.3	18	380	37.6	113.33	1700	181
1082	10082	ABT1008F20.3	19.8	380	40.5	133.33	2000	157
1105	10105	ABT1010F15.3	19.3	380	40.6	100	1500	203
1108	10108	ABT1010F18.3	21.9	380	44.8	120	1800	174
1102	10102	ABT1010F20.3	23.7	380	52.5	133.33	2000	145
1125	10125	ABT1012F15.3	21.5	380	45.6	100	1500	202
1127	10127	ABT1012F17.3	24	380	48.8	113.33	1700	185

10. 附录 1 电机参数表

1122	10122	ABT1012F20.3	27.8	380	58.9	133.33	2000	152
1135	10135	ABT1013F15.3	24.7	380	54.6	100	1500	194
1138	10138	ABT1013F18.3	31.5	380	64.3	120	1800	141
1132	10132	ABT1013F20.3	33.5	380	69.3	133.33	2000	155
1157	13157	ABT1315F17.3	34.6	380	74.6	113.33	1700	175
1152	13152	ABT1315F20.3	40.1	380	81.7	133.33	2000	158
1205	13205	ABT1320F15.3	41.3	380	84.2	100	1500	210
1207	13207	ABT1320F17.3	42.3	380	93.3	113.33	1700	171
1208	13208	ABT1320F18.3	48.3	380	105.2	120	1800	163
1202	13202	ABT1320F20.3	53.6	380	105.1	133.33	2000	163
1255	13255	ABT1325F15.3	49.8	380	97.7	100	1500	218
1257	13257	ABT1325F17.3	54.8	380	108.5	113.33	1700	191
1252	13252	ABT1325F20.3	64.9	380	127.4	133.33	2000	163
1305	13305	ABT1330F15.3	58.5	380	114.9	100	1500	218
1307	13307	ABT1330F17.3	64.5	380	130.3	113.33	1700	187
1302	13302	ABT1330F20.3	77.3	380	159.3	133.33	2000	156

10.3 内嵌磁钢电机参数表

F1.00	F1.01	电机型号	电机功率 (KW)	电机电压 (V)	电机电流 (A)	电机频率 (hz)	电机转速 (rpm)	电机反电势 (V/Krpm)
045	10045	ABT1004E15.3	7.1	380	15.1	100	1500	200
047	10047	ABT1004E17.3	7.7	380	16	113.33	1700	181
042	10042	ABT1004E20.3	8.8	380	18.5	133.33	2000	152
055	10055	ABT1005E15.3	10.7	380	22.8	100	1500	200
057	10057	ABT1005E17.3	11.4	380	24.1	113.33	1700	179
052	10052	ABT1005E20.3	13.6	380	29.1	133.33	2000	150
075	10075	ABT1007E15.3	14.1	380	30.2	100	1500	200
077	10077	ABT1007E17.3	15.3	380	31.9	113.33	1700	181
072	10072	ABT1007E20.3	17.8	380	37.5	133.33	2000	152
085	10085	ABT1008E15.3	17.9	380	37.8	100	1500	202
087	10087	ABT1008E17.3	19.2	380	40.6	113.33	1700	179
082	10082	ABT1008E20.3	22.4	380	46.4	133.33	2000	155

105	10105	ABT1010E15.3	21.2	380	45.3	100	1500	200
108	10108	ABT1010E18.3	25.1	380	52	120	1800	172
102	10102	ABT1010E20.3	27	380	55.1	133.33	2000	157
125	10125	ABT1012E15.3	23.6	380	50.4	100	1500	200
127	10127	ABT1012E17.3	26.5	380	54.6	113.33	1700	183
122	10122	ABT1012E20.3	30.8	380	65.8	133.33	2000	150
135	10135	ABT1013E15.3	26.2	380	53.5	100	1500	210
137	10137	ABT1013E17.3	28.8	380	63.5	113.33	1700	171
132	10132	ABT1013E20.3	34.1	380	71.8	133.33	2000	152
155	13155	ABT1315E15.3	34.1	380	69.5	100	1500	210
157	13157	ABT1315E17.3	37.9	380	80.6	113.33	1700	178
152	13152	ABT1315E20.3	44.8	380	99	133.33	2000	145
205	13205	ABT1320E15.3	38.3	380	82.1	100	1500	200
207	13207	ABT1320E17.3	42.5	380	88.4	113.33	1700	182
208	13208	ABT1320E18.3	45	380	98.3	120	1800	163
202	13202	ABT1320E20.3	50.3	380	111	133.33	2000	145
255	13255	ABT1325E15.3	49.5	380	109.3	100	1500	194
257	13257	ABT1325E17.3	55.2	380	122.9	113.33	1700	169
252	13252	ABT1325E20.3	61.8	380	136.5	133.33	2000	145
305	13305	ABT1330E15.3	58.8	380	118.2	100	1500	213
307	13307	ABT1330E17.3	65.6	380	135.7	113.33	1700	182

备注:

1. 电机型号四位取后两位。
2. 表贴磁钢电机代码千位数为 1，内嵌磁钢电机代码千位数为 0。
3. 电机代码最后一位数代表额定转速。
4. 表贴磁钢电机和内嵌磁钢电机的显示五位数型号相同。
5. 内嵌磁钢同轴电机与内嵌磁钢电机规格一致，如电机型号 ABT1004E15.3 和 ABT1004T15.3 电机规格一致，轴伸形式不同，E 为平键，T 为油泵同轴。

11. 附录 2 快速调试指南

参数代码	名称	经验值	备注
P0.00	电机额定功率	根据电机铭牌	非ABT电机
P0.01	电机额定电压		
P0.02	电机额定电流		
P0.03	电机极数		
P0.04	电机额定转速		
F1.00	电机型号	见附录1	ABT电机
F1.02	电机自学习	1	1: 静态自学习
按RUN 显示A.RUn正在自学习			
F1.03	正反转调整	0	
F1.04	最大转速	2000	单位rpm
F1.05	系统压力	140	单位bar
F1.06	压力传感器量程	250	单位bar
F1.07	模拟量零飘校正	1	1: 自动校正
按RUN 显示A.Cor正在零飘校正			
F1.08	油压控制模式	2	2: 模拟量给定
F1.09	底压	2.5	单位%
F1.10	底流	0.5	单位%
F1.11	卸压反转速度	5	单位%
F1.12	驱动给定压力指令	试动作	单位bar
F1.13	驱动给定流量指令	试动作	单位%
F1.14	电机温度保护方式	2	0: DI方式 1: PTC方式 2: KTY方式
F1.15	初始化		888: 初始化全部参数, 电机参数也初始化 999: 初始化用户参数, 电机参数不初始化

美国艾伯特流体动力有限公司(中国总部)

地址: 浙江省宁波市奉化区溪口镇后旺南路一号

Add: No.1, South Houwang Road, Xikou Zone, Fenghua,
Ningbo, Zhejiang, China

Tel: 86-574-88901118 88900002

Fax: 86-574-88900007

Email: vicksxia@163.com

Http://www.nvicks.cn

国际业务部/International Sales:

Tel: 86-574-88876506

Fax: 86-574-88876505

Email: sales@hydnavicks.com

美国总部/United Sales:

地址: 加利福尼亚州洛杉矶喜瑞都制鞋大道16300号

邮编: CA 90703

电话: 909-594-1683

广东分公司:

东莞办地址: 东莞寮步上屯良平西路142号

顺德办地址: 顺德区大良近良路11号星汇华轩C1204

电话: 0769-81101311

传真: 0769-89610893

福建分公司:

地址: 晋江市安海镇可慕恒安生活区2号楼104

电话: 0595-85668821

传真: 0595-8566 8821

