



数字输入端子 (DI) 功能定义说明
编号 功能名称 功能说明 功能使用
26 INTP\_ULK 解除位置指令 解除位置指令 解除位置指令 解除位置指令 解除位置指令

参数一览表

相关模式: P: 位置模式; S: 速度模式; T: 转矩模式。
列表中的“.”表示在这种模式下使用,“-”表示这种模式下不使用。

参数一览表表格
组号 名称 相关模式 P S T
P00 组基本设置
00 电机旋转正方向定义 . . .
01 控制模式选择 . . .
02 实时自调整模式 . . .

参数一览表表格 (续)
组号 名称 相关模式 P S T
P01 组增益调整
00 位置环增益1 . . .
01 速度环增益1 . . .
02 速度环积分时间1 . . .

参数一览表表格 (续)
组号 名称 相关模式 P S T
P02 组模拟输入输出
10 AI2最大值对应设定值 . . .
11 AI2零点微调 . . .
12 AI2死区设置 . . .

参数一览表表格 (续)
组号 名称 相关模式 P S T
P03 组速度转矩控制
00 速度指令来源 . . .
03 速度指令设定值 . . .
04 点动速度设定值 . . .

参数一览表表格 (续)
组号 名称 相关模式 P S T
P04 组数字输入输出
00 普通DI滤波选择 . . .
01-09 DI 1~9 端子功能选择 . . .
11-19 DI 1~9 端子逻辑选择 . . .