

Err.044: 主回路输入相断	1、三相输入线接触不良； 2、缺相故障正在检测中(ON)状态下S1(S1)相的一相电压过低的状况持续了1秒以上 3、1KW及以上的变频器，电源使用容量为220V时输入 1、电机UVW线不良； 2、电机断线，出现断线 变频器运行超过启动时间曲线，原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.072: 同步失败	CANOpenIP模式下与上位机同步失败	NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令 检查通信线路是否有干扰,确认上位机正常 NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令	AL.096: 原点回归错误	1、接触原点的时间超过了P08.55的设置值； 2、P08.90参数设置大于3、4轴,且轴回原点； 3、原点回归原点时,原点位置未检测到	1、加大P08.95设定值； 2、回原点速度过快导致,减小回原点速度P08.92、P08.93
Err.045: 驱动器输出相断	1、电机UVW线不良； 2、电机断线,出现断线 变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.073: CANOpen故障	CANOpenIP或CSP模式下,同步时转速失速以上	检查通信线路是否有干扰,确认上位机正常 NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令	AL.097: 编码器电池欠压	编码器电池电压低于P06.64规定的电压值	检查要更换编码器电池
Err.046: 驱动器过载	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.074: CANOpen故障	CANOpenIP或CSP模式下,同步时转速过快	检查通信线路是否有干扰,确认上位机正常 NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令	AL.099: 限位对齐	CSP模式下运行中检测到限位,导致位置反馈和指令没有对齐	发出反向指令退出限位区,会自动清除警告(安全防护,禁止工转动电机)
Err.047: 电机过载	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.075: EtherCAT通讯失败	EtherCAT从站初始化失败	尝试重新插入XML配置文件,然后重新上电			
Err.048: 电子齿轮定位错误	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.076: 同步失败	EtherCAT同步失败	NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令			
Err.049: 驱动器过热	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.077: EtherCAT通讯失败	通讯连接丢失或最大次数超过设定值	请检查两线是否接错,或者更换使用带屏蔽的网线.可尝试P09.16设置大速度			
Err.050: 脉冲输入异常	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.078: 指令异常	CSP模式下运行速度超过电机最大速度	变频器使能,6060n为不支持的控制模式	AL.080: 欠电压警告	变频器电压低于设定的警告状态	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.051: 内部环境温度过高	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	Err.079: 使能不可控制模式	变频器运行速度超过电机最大速度	NMT节点复位,或者6040发送故障复归命令	AL.081: 驱动器过载警告	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.052: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.083: 需要重新接收传感器的位置更新	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	需要重新接收电源方可生效的警告	AL.082: 电机过热警告	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.053: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.084: 伺服未准备好	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	伺服未准备好时伺服ON	AL.085: 需要重新接收传感器的位置更新	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.054: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.086: 正向超程警告	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	正向限位开关被触发,检查运行模式,给负向指令或人工转动电机,离开正向限位,会自动清除警告	AL.087: 负向超程警告	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.055: 绝对位置复位故障	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.088: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.089: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.056: 变频器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.090: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.091: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.057: CAN总线故障	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.092: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.093: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.058: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.094: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.095: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.059: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.096: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.097: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36
Err.060: 驱动器报警	变频器运行超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	AL.098: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	速度限制故障	AL.099: 速度限制故障	变频器运行速度超过启动时间曲线,原因如下： 1、电机UVW线和编码器接线是否存在问题； 2、确认电机没有堵转或被外力驱动，确认机械制动力(抱闸)已经打开； 3、确认多台变频器或电机没有交叉配线，即没有将一台电机UVW线和编码器线连接到不同的变频器上； 4、延长加速时间，重新选择合适的速度曲线； 5、检查电机输出的UVW是否接错，是否正确接线； 6、更换变频器或者电机 7、更换编码器或者电机	1、检查输入主电源是否正常； 2、调低欠电压检测点参数P06.36

7 禾川股份-工业自动化方案的集大成者

31	电机类型选择	•	•	•
32	DOL电机驱动 (N-N)	•	•	•
33	DDI光栅尺分辨率	•	•	•
34	DDI电机额定电流	•	•	•
35	DDI最大驱动力	•	•	•
36	DDI最大驱动力理论值	•	•	•
37	DDI电机最大速度	•	•	•
39	DDI电机转子质量	•	•	•
40	DDI定子电阻Rs	•	•	•
41	DDI电机Lq (线电感/2)	•	•	•
42	DDI电机Ld (线电感/2)	•	•	•
43	DDI反电势系数	•	•	•
45	DDR编码器分辨率(32位)	•	•	•
46	DDR电机分辨率(32位)	•	•	•
47	DDR电机额定电流	•	•	•
48	DDR额定扭矩	•	•	•
49	DDR最大扭矩理论值	•	•	•
51	保留参数	—	—	—
52	DDR电机转子惯量	•	•	•
53	DDR定子电阻Rs	•	•	•
54	DDR电机Lq	•	•	•
55	DDR电机Ld	•	•	•
56	DDR反电势系数	•	•	•
57	保留参数	•	•	•
58	保留参数	•	•	•
59	电流响应增益系数	•	•	•
60	磁极寻找方式	•	•	•
61	磁极寻找电流	•	•	•
62	磁极寻找动作时间	•	•	•
63	磁极寻找停止时间	•	•	•
64	DDI/DDR反馈源	—	—	—
65	DDI/DDR反馈角	•	•	•
00	位置环增益1	•	•	•
01	位置环增益2	•	•	•
02	速度环增益1	•	•	•
03	速度环增益2	•	•	•
04	转矩指令增益1	•	•	•
05	位置环增益2	•	•	•
06	速度环增益2	•	•	•
07	速度环积分时间1	•	•	•
08	速度环积分时间2	•	•	•
09	速度环积分时间3	•	•	•
10	速度环积分时间4	•	•	•
11	速度前馈增益	•	•	•
12	速度前馈增益2	•	•	•
13	速度前馈增益3	•	•	•
14	转矩前馈增益	•	•	•
15	转矩前馈增益2	•	•	•
16	转矩前馈增益3	•	•	•
17	DI功能GAIN-SWITCH切换动作选择	•	•	•
18	位置控制切换模式	•	•	•
19	位置控制切换时间	•	•	•
20	位置控制切换增益	•	•	•
21	位置控制切换源	•	•	•
22	位置增益切换时间	•	•	•
23	速度控制切换模式	•	•	•
24	速度控制切换时间	•	•	•
25	速度控制切换增益	•	•	•
26	速度控制切换源	•	•	•
27	转矩控制切换模式	•	•	•
28	转矩控制切换时间	•	•	•
29	转矩控制切换增益	•	•	•
30	转矩控制切换源	•	•	•
31	观测器启用	•	•	•
32	观测器截止频率	•	•	•
33	观测器相位补偿时间	•	•	•
34	观测器增益系数	•	•	•

9 禾川股份-工业自动化方案的集大成者

00	Modbus地址	•	•	•
01	Modbus波特率	•	•	•
02	Modbus数据格式	•	•	•
03	通信超时	•	•	•
04	通信应答超时	•	•	•
05-08	通信控制DO报警设定1-4	•	•	•
09-10	通信控制DI报警设定1-2	•	•	•
11	通信设定冗余保持时间	•	•	•
12	选择启用AO功能或者CAN通信	•	•	•
13	总线通信配置1	•	•	•
14	总线通信配置2	•	•	•
15	总线通信配置3	•	•	•
16	总线通信配置4	•	•	•
17	总线通信配置5	•	•	•
18	内部从站寻址方式	•	•	•
00	外部编码器节距 (32位)	•	•	•
01	全闭环混合偏差过大阈值 (32位)	•	•	•
05	混合偏差计数设定	•	•	•
06	混合制动抑制增益	•	•	•
07	混合制动抑制时间常数	•	•	•
09	全闭环混合偏差外部单位(32位)	•	•	•
11	内部编码器计数值外部单位(32位)	•	•	•
13	外部编码器计数值 (32位)	•	•	•
16	位置反馈切换模式	•	•	•
17	第1个位置 (32位)	•	•	•
19	第2个位置 (32位)	•	•	•
21	第3个位置 (32位)	•	•	•
23	第4个位置 (32位)	•	•	•
25	信号有效时间1	•	•	•
26	信号有效时间2	•	•	•
27	信号有效时间3	•	•	•
28	信号有效时间4	•	•	•
29	显示灯时	•	•	•
00	报警LOG试运行	•	•	•
01	报警LOG	•	•	•
03	参数辨识功能	•	•	•
05	模拟输入自动校正	•	•	•
06	系统初始化功能	•	•	•
08	通信操作命令输入	•	•	•
09	通信操作状态输出	•	•	•
11	通信选择多段指令序号	•	•	•
12	通信启动源返回	•	•	•
01	伺服报警反馈 (32位)	•	•	•
03	速度指令	•	•	•
04	内部转矩指令 (相对于额定转矩)	•	•	•
05	相电流有效值	•	•	•
06	母线电压值	•	•	•
07	绝对位置计数器 (