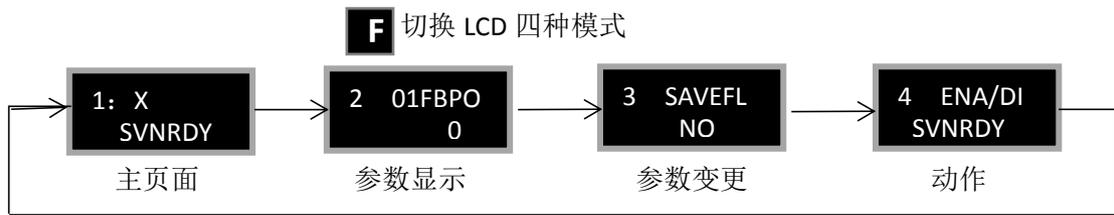


# 上银 AC 伺服屏显调试及接线说明



操作提示:

**F** : 切换 LCD 四种模式: (1) 主页面、(2) 参数显示、(3) 参数变更、(4) 动作。

: 进入设定 (动态游标) 或确认设定。

: 上下翻页及更改参数。

**4 MOTRSE**  
**MS40ZX1**      静态游标  
(闪烁底线)  
参数可进行编辑

**4 MOTRSE**  
**S40ZX1**      动态游标  
(实心闪烁方便)  
参数编辑中  
连续运动中

表一 错误码

NO.	显示符号	说明
1	E01SHORT	马达短路
2	E02OVERV	驱动器过电压
3	E03PEBIG	跟随误差过大
4	E04ENCOD	编码器错误
5	E05SWHOT	软体侦测过温
6	E06UVWCN	马达动力线未接受
7	E07D. HOT	驱动器过温
8	未使用	
9	E09UND. V	驱动器过低电压
10	E10V5ERR	编码器 5V 异常
11	E11PHINI	相位初始化失败
12	E12SER. E	串列编码器无法通信
13	E13HAL. E	霍尔信号异常
14	E14PHERR	霍尔相序异常
15	E15CURER	电流控制异常

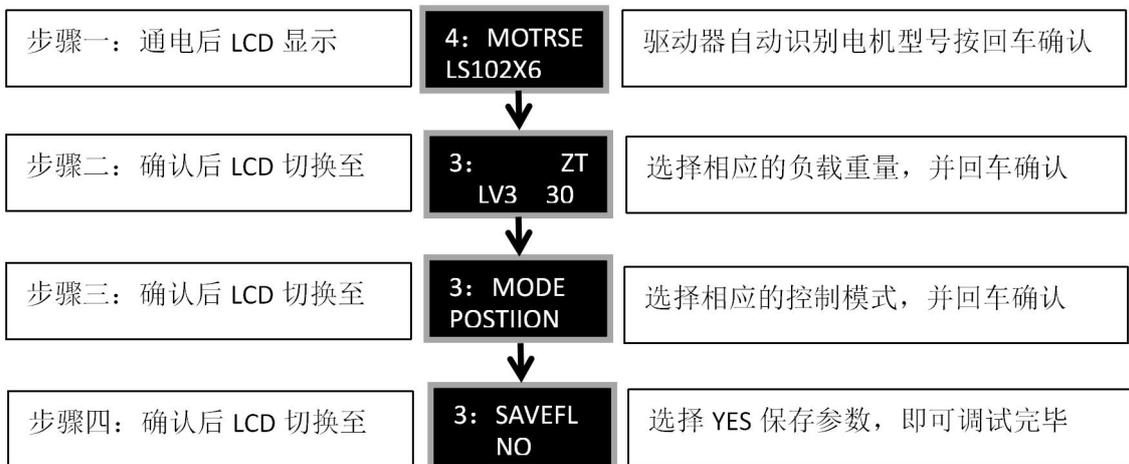
表二 警告码

NO.	显示符号	说明
1	W01SWLL	软体左极限
2	W02SWRL	软体右极限
3	W03HWLL	硬体左极限
4	W04HWRL	硬体右极限
5	W05SVBIG	伺服电压大
6	W06PE	跟随误差临界
7	W07VE	速度误差临界
8	W08CUR. L	电流上限
9	W09ACC. L	加速度上限
10	W10VEL. L	速度上限
11	W11BOTH	双硬体极限同时作动

# 上银 AC 伺服屏显调试及接线说明

## 1. 马达设定初始化设置流程:

打开一台全新尚未初始化的驱动器时, 依照下列操作流程可以透过 LCD 面板进行初始化步骤。



调试完成后, 可以先把 I3 (243) 取反, 使电机使能, 然后切换到动作界面进行 JOG, 若发现增益过小或者过大, 可以直接到参数变更界面, 改变 340 之 LV 值, 再做测试。

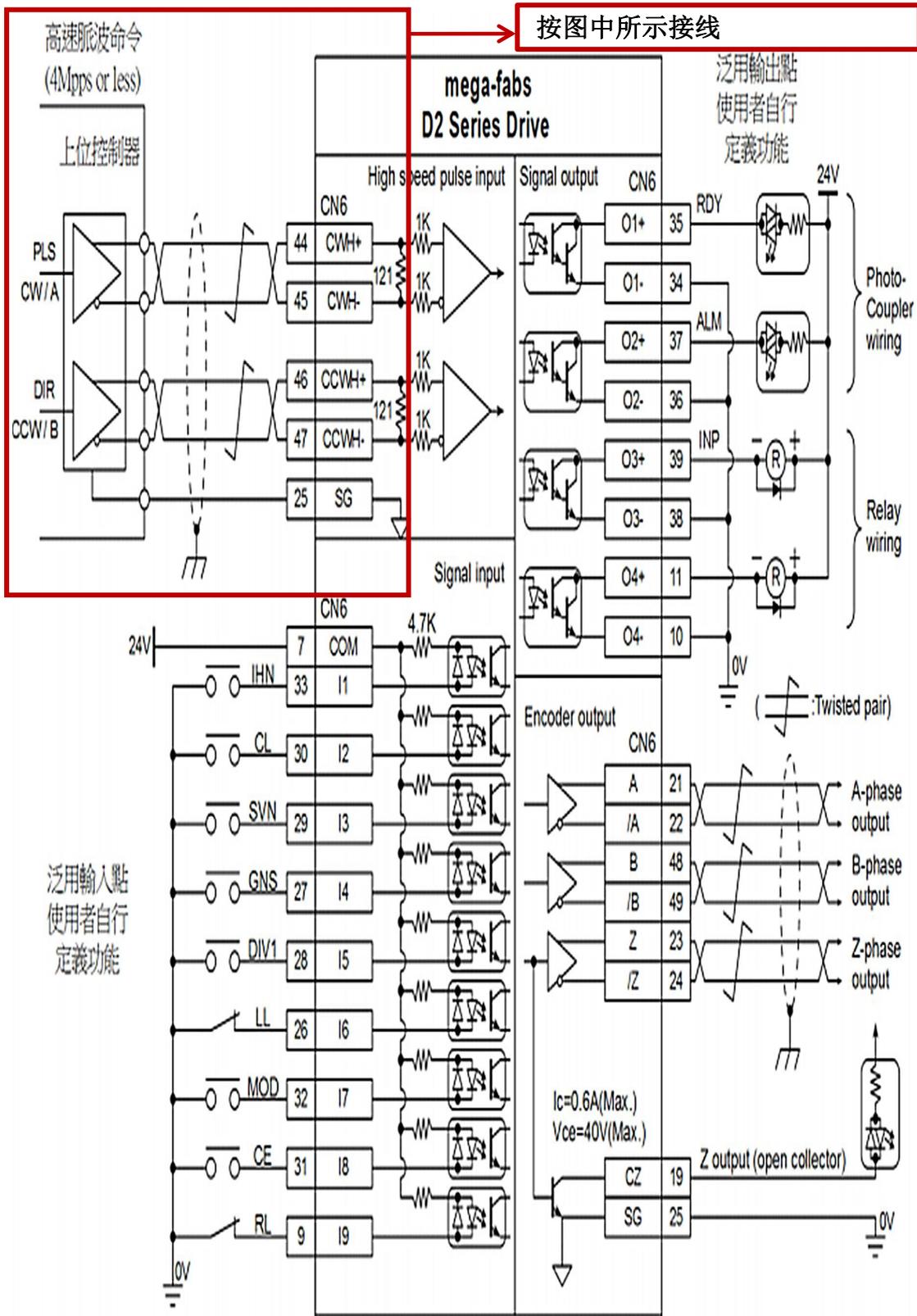
软体中依然有 autotune 之功能, 也可以用此功能软件基本参数, 具体可以参照附表三。

表三 常用参数表

LCD NO.	功能	说明	单位
000	加速度	设定运动过程中马达输出最大加速度	Rev/s <sup>2</sup>
001	减速度	设定运动过程中马达输出最大减速度	Rev/s <sup>2</sup>
003	速度	设定运动过程中马达的最大速度	RPM
024	f1	闭回路之滤波器1的截止频率	Hz
028	f2	闭回路之滤波器2的截止频率	Hz
065	伺服增益	越大表示伺服刚性越强 越小表示伺服刚性越弱	
081	电子齿轮比分子	电子齿轮比分子 (输出)	
082	电子齿轮比分母	电子齿轮比分母 (输入)	
129	脉波格式	0:Quadrature(AqB) 1:Pulse/Direction 2:Pulse up/Pulse down(CW/CCW)	
130	脉波命令反向	0: 不反向 1: 反向	
216	高速/低速脉波切换	0: 高速脉波通道 (CN6 pin : 44,45,46,47) 1: 低速脉波通道 (CN6 pin : 1,3,4,2,5,6)	
243	输入信号I3反向	0: 不反向 1: 反向	
280	刹车输出信号 CN2BRK反向	0: 不反向 1: 反向	
340	ZERO TUNE 负载等级	LV1~LV5共五个层级可以选, 层级越高表示负载越重, 此参数为实际负载重量	KG

# 上银 AC 伺服屏显调试及接线说明

## 上位控制器端为差分信号（differential）配线示例



安



# 上银 AC 伺服屏显调试及接线说明

## 上位控制器端为单端信号(PNP)配线示例

