提示:

- 2.1节:设置运动方向
- 2.2 节:设置轴1圈脉冲数
- 3 节:设置限位开关对应的引脚和极性
- 1 基本工作
- 1.1 连接驱动器,打开松下调试软件,如下图。



1.2 根据下图图中提示操作。

	ERM						- 🗆 X
文件 F	显示 D 窗口 N	W 工具 T 昇	ВЛ Н				
5154	动器通信 📔	参数 🛄	监视器 📰 警报	「 「 」 増益调整	<b>上</b> 一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一一	: 🧱 试运行 🎫 适合增	益 │ 其他 • │
	🔒 选择与驱动器通	信					×
	一选择与驱动器训	通信 ————					
	☞ 与驱动器通	信					
	选择通过1	JSB与驱动器连打	妾			+"0/"	取消
	<ul> <li>C 与驱动器道</li> <li>选择通过</li> </ul>	恿信(通过₩LAN) WLAN与驱动器诲	接		1月1		
	☞ 系列自	动判断					确认
	制造年月5 MINAS-A5 点击[OK]:	ち2015年3月(序 3系列,请选择[ 違后,选择MINA	:列号1503****)之 系列自动判断]为ラ S-A5B(-March2015	ご前的 E效, 5)。			更新
	驱动器 系列名	驱动器   眼称	驱动器 型号	驱动器   生产序号	电机   型号	电机   生产序号	
	MINAS-A6B	NoName	MADLNO5BE	19120917	MSMF012L1U	2M 19124452	
					1		
				驱动器	和电机的	信息	
	' ○ 不与驱动器 不与驱动器	}通信 器通信,仅在电	脑上进行制作参数:	文件等操作			

## 2 更改参数

2.1 更改运动方向

2.1.1 找到"显示 D"→"对象编辑器 O",选中并打开。



## 2.1.2 根据下图图中提示操作。

F 编辑 E	显力	市 D 窗	∃□ ₩	工具 T 帮助 H					
与驱动器通信		<b></b> 参数	1	📲 监视器 📰 警报 🔜	增益调	整 🏠	🚰 波形曲线 🚟 试运行 🌅 🐂	适合增益 其他	•
象编辑器(从驱动)	器中读	取的值)		6			8 这用可以	再改进制息示	
D	F	fl.	f.				「「「「」」	至12111月1111	
又 保存 📝	主释	接收	传送	比较 EEP 退出	画面		Disp Select Dec 🔄	6	
erCAT通信状态	( ES	3M)为In	nit以外	(正在建立通信)时,设定	值无法变	更且不能	能传送至驱动器。		
)入后按Enter	建或者	新点田 <i< td=""><td><b>殳</b>定值3</td><td>愛更&gt;即可变更。</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>设定值变现</td></i<>	<b>殳</b> 定值3	愛更>即可变更。					设定值变现
INAS-A5B/A5BI	.系列	, 3000ł	n以外的	]对象值,必须写入EEPROM后	重启控制	則电源才	能变更。	<b>∨</b>	
	r.								
ose TreeView		PDS	5 Condi	tion Switch on disabled	l	1	ESM Condition INIT		
-1A00h ^		Hain	Carla		Data	1	1		
_1C00h		Index	Index	Object Name	Type	Attri	Min - Max	Setting Value	Units
🖻 3000h	F	607Bh	00h	Highest sub-index s	118	RO	2	2	
3000h		607Bh	01h	Min position range	132	RW	-2147483648- 2147483647	-2147483648	指令单位
- 3100h	F	607Bh	02h	Max position range	132	RW	-2147483648- 2147483647	2147483647	指令单位
- 3300h		607Ch	00h	Home offset	132	RW	-2147483648- 2147483647	33	指令单位
-3400h		607Dh	00h	Number of entries	U8	RO	2	2	
-3500h		607Dh	01h	Min position limit	132	RW	-2147483648- 2147483647	0	指令单位
-3600h		2)7Dh	02h	Max position limit	132	RW	-2147483648- 2147483647	<b>4</b> 0	指令单位
-3700h		607Eh	00h	Polarity	I16	RW	0- 255	244	
- 3900h	Г	607Fh	00h	Max profile velocity	U32	RW	0- 4294967295	838860800	指令单位.
∋ 4000h		6080h	00h	Max motor speed	U32	RW	0- 4294967295	日口情かの	ETTO/
-4300h	Г	6081h	00h	Profile velocity	U32	RW	0- 4294967295		指令单位
- 4D00h	Г	6082h	00h	End velocity	U32	RW	0- 4294967295	0	指令单位
10001		6083h	00h	Profile acceleration	U32	RW	0- 4294967295	1000000	指令单位
4F00h		6084h	00h	Profile deceleration	U32	RW	0- 4294967295	1000000	指令单位.
4F00h 6000h	per-					DW	0- 4204047205	1000000	指金单位
4F00h -6000h Extraction	F	6085h	00h	Quick stop decelera	032	KW	0- 4294907293	1000000	1日 ~ 千 匹.

2.1.3 根据下图图中提示操作。



2.2.1 根据下图图中的序号顺序完成操作,注意:在保证 6091h-01h、6091h-02h 和 6092h-02h 三者都等于 1 的情况下,将自己想设置轴的一圈脉冲数填入 6092h-01h 子索引中。

	LN05BE 通信	第日(し	JSB)			<b>*</b> 2.04								8	<u></u>		×
又17 F	` 3扁镇 E	显7	гD @	ыцж	上具 T	帮助H	-	_		_	_		-				
<b>三</b> 与别	國动器通信		参数	2	监视器		警报 🚾	增益调	整 🄛	2 波形曲线		试运行	适合增	益 其他	•		
- 对象组	扁損器(从驱动器	<b>器中</b> 读	取的值)			6					2	这里可以更	<b>包</b> 改进#	制显示			×
<b>日</b> 读取	□ 保存 注	<mark>見</mark> 主释	し 接收	<b>尼</b> 传送	[ <b>日</b> 比较	EEP	退出	<b>向</b> 画 庙		Disp Selec	t De	ec 🔹		•			
EtherC 值输入 在MINA	CAT通信状态 后按Enter的 AS-A5B/A5BL	(ES 建或神 系列	SM)为In 皆点击<ù  ,3000P	nit以外 G定值委 i以外的	(正在建 2更>即可3 ]对象值,	立週信) 変更。 必须写 <i>)</i>	时,设定 EEPROM后	值无法变 适后控;	E更且不 制电源才	能传送至驱≖ ⊤能变更。	力器。			•_	设定	E值变9	Ð
Close	TreeView		PDS	Condi	tion Swi	tch on	disable	1		ESM Condit	ion	INIT					
	-1A00h ^ -1C00h		Main Index	Sub Index	Object	Name		Data Type	Attri	Min - Max			Setti	ng Value	Un	its	<b>_</b>
	3000n - 3000h	Γ	6091h	00h	Number «	of entr	ies	U8	RO		2			2			
	-3100h		6091h	01h	Motor re	evoluti	ons	U32	RW		1-	4294967295		1	r (1	电机)	
	-3200h		6091h	02h	Shaft re	evoluti	ons	U32	R₩		1-	4294967295		1	r (\$	油)	
	-3300h		6092h	00h	Highest	sub-in	dex s	U8	RO		2			3 2			
	-3400h		6092h	01h	Feed			U32	R₩		1-	4294967295		10000	指:	≷单位	
	- 3500h		6092h	02h	Shaft re	evoluti	ons	U32	RW		1-	4294967295		1	r (\$	油)	
	- 3000n - 3700h		6098h	00h	Homing J	nethod		18	RW	-1	28-	127	1.1	1			
	-3800h		6099h	00h	Number o	of entr	ies	U8	RO		2			2			
	-3900h		6099h	01h	Speed di	uring s	earch	U32	RW		0-	4294967295		218453	指:	€单位.	/s
<u> </u>	4000h		6099h	02h	Speed du	uring s	earch	<b>U</b> 32	RW		0-	4294967295		21845	指令	令单位.	/s
	-4300h	Г	609Ah	00h	Homing a	acceler	ation	U32	RW		0-	4294967295	1	1310720	指令	全单位.	/s^
	-4D00h	Г	60A3h	00h	Profile	jerk u	se	U8	R₩		1-	2		1			
l F	4F00h		60A4h	00h	Highest	sub-in	dex s	U8	RO		2			2			_
	ouuun	Г	60A4h	01h	Profile	ierk1		U32	RW		0-	4294967295		0	指金	全单位.	/s^
Ext	Taction		60A4h	02h	Profile	jerk2		U32	RW		0-	4294967295		0	指金	<b>全单位</b>	/s^ +l
	,	•				Jeanu		1000		1 <sub>22</sub>	~			Ť		< (22)	
				11072			1917										

2.2.2 根据下图图中提示操作。



## 3 设置限位开关对应的引脚和极性

**3.1** 先看一下松下驱动器定制线(线型: Panasonic-CABLE-DB-X)的接线原理,如下图。

脚位	SCSI 26针		9针2	排DB母头
6	DICOM	焊接到	1	
2	BK(SO1-)	焊接到	2	
10	ORG SI5	焊接到	5	
11	P-OT SI6	焊接到	3	
12	N-OT SI7	焊接到	4	
1	BK (SO1+)	焊接到	6	
线型号: 命名规则:	Panasonic-CABLE-I 驱动器品牌/X代表线	DB-X 长度		

3.2 找到"显示 D"→"引脚定义 R",选中并打开。

	1000	×
文件 F 显示 D 窗口 ₩ 工具 T 帮助 H		
■ 与驱乱 参数 P 器 ■ 整根 ■ 偿益调整 ■ 22 波形曲线 ■ 试法行 ■ ■ 活合偿金	」其他▼	
	. 7416	_
警报 A		
增益调整 T		
波形曲线 ₩		
试运行 D		
适合增益 G		
频率特性 F		
引脚定义设定 R		
问题解答 E		
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
原点搜索 S		
安装回导 □		
対家漏積益 0 中世紀が S		
BIOCK MOUIDIMHRE B		
BICK MOTORENCES S		
关闭所有窗口。		

3.3 根据以下 5 图图中的提示操作。

➡ MADLN05BE 通信端口(USB)				- 🗆 X
文件 ℙ 显示 D 窗口 ₩				
	参数 📑 📲 监视器 🛶 警拍	《 🚟 增益调整	波形曲线 💼 试运行	
	在此进	行极性取反	Ź	
解说	🖫 輸入功能选择			×
输入	位置/全闭环控制	☞ 常开	○常闭	_
511和编与 12日 05 (SI1) 无效	1/2 速度控制	☞ 常开	○常闭	
07 (SI2) 无效 08 (SI3) 无效	转矩控制 	◎ 常开	○常闭	
09 (SI4) 无效 10 (SI5) HOME 常开	<u>位置/全闭环控制</u> 无效 ;	<u>速度控制</u> <sup>无效</sup>	转矩控制 无效	<u> </u>
11 (SI6) POT_常开	FOT I	POT	FOT	
12 (17) NOT_常开 13 (18) 无效		-	-	
	A-CLR /	CLR -	A-CLR -	
输出	<b>在批</b> 进	行引助力	能的选择	
引脚编号 位置 01/02 (S01) BRK-0FF	-			确完极性后
03/04(S)3) 无效				
25/26(S02)	_			
双击引助编号	可以对其讲行引用	脚功能的更	动和极性的取	R
			适用	
二日 正常 二日				
MADLN05BE 通信端口(USB)  文件 F 見示 D 容口 W	丁月 〒 邦助 ロ			- 🗆 X
<ul> <li>■ MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 ¥</li> <li>● 「雪切切器通信」</li> </ul>	工具 I 帮助 II	2 🗾 增益调整	上二 波形曲线 🥅 试运行	- □ ×
<ul> <li>MADLNOSBE 通信读□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 W</li> <li>一 与驱动器通信</li> <li>■ 与驱动器通信</li> </ul>	工具 I 帮助 L 参数 监视器警排	段 🔙 增益调整	波形曲线 📻 试运行	- ロ ×
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 W</li> <li>一 与驱动器通信</li> <li>予 与驱动器通信</li> <li>予 局期定义设定</li> <li>3 周期定义设定</li> <li>3 周期定义设定</li> </ul>		<sup>R</sup>	<u>これ</u> 波形曲线 正式 は は に し て し 、 11和	- ロ × <sup>适合増益</sup> 其他・ 125 開的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信演□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 W</li> <li>与驱动器通信</li> <li>う脚定义设定</li> <li>解说</li> <li>、</li> <li></li>     &lt;</ul>		<sup>ℚ</sup> 室 <sup>增益调整  </sup> 里,将01/0 POT和NO	☆ w m m m m m m m m m m m m m m m m m m	- □ ×
MADLNOSBE 通信講口(USB) 文件 E 显示 D 窗口 W 与驱动器通信 引脚定义设定 保据松下5 解说 <b>公为BRK</b> - 引脚编号 位置	ILLI RID E 参数 E Law B E St 定制线的接线原理 OFF、HOME、	R	※ 波形曲线 端 试运行 2、10、11和 T。 转矩控制	- ロ × <sup> 适合増益</sup> 其他・ 123 開か功能分别定
MADLNOSBE 通信講□(USB) 文件 E 显示 D 窗口 Ψ 与驱动器通信 司脚定义设定 解说 牧力BRK- 可加编号 位置 05 (STI) 无效 D70 王效	Image: Image	<ul> <li>建立调整</li> <li>単益调整</li> <li>単一、将01/C</li> <li>POT和NO</li> <li>速度控制</li> </ul>	※ 波形曲线 波形曲线 波达行 ひ2、10、11和 T。	- □ × 适合增益 其他・ 123 開的功能分别定
<ul> <li>■ MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 W</li> <li>■ 与驱动器通信</li> <li>■ 引脚定义设定</li> <li>● 引脚定义设定</li> <li>● 引脚编号</li> <li>● 引脚编号</li> <li>● 引脚编号</li> <li>● 引脚编号</li> <li>● 引脚编号</li> <li>● ゴーム</li> </ul>	工具I       帮助 I         参数       当該         当該       当該         定制线的接线原理         OFF、HOME、         /全闭环控制         无效         无效         无效	R 型, 将01/( POT和NO 速度控制	<ul> <li>※形曲线          <ul> <li></li></ul></li></ul>	- □ ×
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>根据松下5</li> <li>解说</li> <li>文为BRK-</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SII) 无效</li> <li>06 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>10 (SI5) µ005 常开</li> </ul>	工具 I 帮助 H         参数 当 监视器 当 警折         定制线的接线原环         OFF、HOME、         (/全闭环控制)         无效 无效 无效 无效         无效 无效 无效         石效 无效         近面 定業开	<ul> <li>建立调整</li> <li>単益调整</li> <li>単 / 将01/C</li> <li>POT和NO</li> <li>速度控制</li> </ul>	<ul> <li>         波形曲线         誠运行     </li> <li>         2、10、11和口     </li> <li>         T。     </li> <li>         转矩控制     </li> <li>         无效         т.         NONE_常开         Output:         Diameter of the particular state of the partin state of the partin state of the particular</li></ul>	- □ × 适合增益 其他・ 123 開的功能分别定
MADLNOSBE 通信講口(USB)     文件 E 显示 D 窗口 W     写	工具工常助Ⅱ         参数       当         塗数       当         当       监视器         空制线的接线原理         OFF、HOME、         (/全闭环控制)         天效         大效         大力         大力 </td <td>R</td> <td>波形曲线     试运行       02、10、11     木口       T。     转矩控制       天效     天效       无效     天效       无效     天效       形如死_常开     POT 常开       POT 常开     WIT 常平</td> <td>- □ × 适合增益 其他・ 125 開的功能分别定</td>	R	波形曲线     试运行       02、10、11     木口       T。     转矩控制       天效     天效       无效     天效       无效     天效       形如死_常开     POT 常开       POT 常开     WIT 常平	- □ × 适合增益 其他・ 125 開的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>雪珈动器通信</li> <li>雪脚走火设定</li> <li>根据松下5</li> <li>解说</li> <li>文为BRK-</li> <li>雪脚编号</li> <li>位置</li> <li>05 (SII)</li> <li>无效</li> <li>07 (SI2)</li> <li>无效</li> <li>08 (SI3)</li> <li>无效</li> <li>09 (SI4)</li> <li>无效</li> <li>10 (SI5)</li> <li>1000元常开</li> <li>11 (SI6)</li> <li>70元常开</li> <li>13 (SI8)</li> <li>无效</li> </ul>	工具I 帮助 H         参数       监视器         当 监视器       警打         定制线的接线原理         OFF、HOME、         (/全词环控制         无效         天效         NOTE<	8 重 第 第 第 第 4 二 调整 1 1 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7	<ul> <li>         波形曲线</li></ul>	- □ ×
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>和規据松下気</li> <li>解说</li> <li>ジBRK-</li> <li>の5 (SI1)</li> <li>无效</li> <li>09 (SI2)</li> <li>无效</li> <li>09 (SI3)</li> <li>无效</li> <li>09 (SI4)</li> <li>无效</li> <li>10 (SI5)</li> <li>HOME_常开</li> <li>11 (SI6)</li> <li>POT_常开</li> <li>13 (SI8)</li> <li>无效</li> </ul>	工具工常助正       第加         参数       当         当       监视器         空制线的接线原理         OFF、HOME、         (/全闭环控制         光效         无效         无效         无效         无效         无效         形のの常开         POT 常开         NOT 常开         天文         天文	R <b>正</b> 増益调整 里, 将01/(0 POT和NO 速度控制	波形曲线     试运行       02、10、11年ロ       T。       转矩控制       无效       不效	- □ ×
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>引脚定义设定</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SII) 无效</li> <li>07 (SI2) 无效</li> <li>08 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>10 (SI5) MOME_常开</li> <li>11 (SI6) FOT_常开</li> <li>12 (SI7) NOT_常开</li> <li>13 (SI8) 无效</li> </ul>	工具 I 帮助 H 参数 监视器 警打 定制线的接线原理 OFF、HOME、 (全闭环控制 大效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效 无效	R 重 二 単 並 调整 単 二 调整 単 二 明 数 の 1 (C POT 木 口 N O POT 木 口 N O POT 木 口 N O N O N O N O N O POT 木 O N O N O POT 木 D N O N O N O N O POT 木 D N O N N O N O N O N O N O N O N O N O N O N O N O N O N N O N N N O N N N O N O N N N N N N N N N N N N N	<ul> <li>波形曲线 ・</li></ul>	× 适合增益 其他・ 123 (開的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>和据松下5</li> <li>解说</li> <li>文为BRK-</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SI1) 无效</li> <li>07 (SI2) 无效</li> <li>09 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>10 (SI5) HOME_常开</li> <li>11 (SI6) POT_常开</li> <li>13 (SI6) 无效</li> <li>新出</li> <li>〇川均2 (SU1) BRK-OFF</li> </ul>	工具工常助正       ※封         参数       当       当       ※打         金数       当       当       ※打         定制线的接线原理        ※方         OFF、HOME、        ※方         〇子田子谷田子名        ※方         〇子白环控制        ※方         〇子白环控制        ※方         〇子白环控制        ※方         〇日        ※方         〇日       ※方       ※方 <td><ul> <li>建度控制</li> </ul></td> <td><ul> <li>波形曲线 ・</li></ul></td> <td>- □ × 适合增益 其他・ 125 開的功能分别定</td>	<ul> <li>建度控制</li> </ul>	<ul> <li>波形曲线 ・</li></ul>	- □ × 适合增益 其他・ 125 開的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>引脚定义设定</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SIL) 无效</li> <li>07 (SI2) 无效</li> <li>08 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>10 (SI5) MOME_常开</li> <li>11 (SI6) FOT_常开</li> <li>12 (SI7) MOT_常开</li> <li>13 (SI8) 无效</li> <li>新出</li> <li>「副知编号 位置</li> <li>01/02 (SOL) BRK-OFF</li> <li>03/04 (SO2) 无效</li> <li>52/04 (SO2) 无效</li> </ul>	工具工常助H         参数       当本の器         参数       当本の器         空制线的接线原理         OFF、HOME、         (全闭环控制         光效         无效         无效         无效         无效         形面の第一         ド井         NOT F开         NOT F开         形         天次         光効         天次         米田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田田	<ul> <li>電気 増益调整</li> <li>単益调整</li> <li>単立调整</li> <li>単立调整</li> <li>単立調整</li> </ul>	波形曲线       試运行         02、10、11年ロ         丁。         「         天效         東京         東京 <t< td=""><td> × 适合增益 其他・ 123 (開)的功能分别定</td></t<>	× 适合增益 其他・ 123 (開)的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>雪脚走义设定</li> <li>和据松下5</li> <li>解说</li> <li>予期第二义设定</li> <li>新入</li> <li>ブリ第二、日本</li> <li>ブリ第二、日本</li> <li>ブレンカBRK-</li> <li>ブリ第二、日本</li> <li>ブレンカBRK-</li> <li>ブリ第二、日本</li> <li>ブレンスカ</li> <li>アクローン</li> <li>ア</li></ul>	工具工常助H         参数       当本祝器         参数       当本祝器         定制线的接线原理         OFF、HOME、         7全闭环控制         天效         无效         无效         天效         天效         天效         大效         NOT 常开         天次         大次         NOT 常开         天次         大次         BBK-OFF         天效         天效         大效	<ul> <li>2 増益调整</li> <li>2 単益调整</li> <li>2 単 油 调整</li> <li>2 単 立 调整</li> </ul>	<ul> <li>         波形曲线         <ul> <li></li></ul></li></ul>	× 适合增益 其他 · 125 開 的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>引脚端又没定</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SI1) 无效</li> <li>07 (SI2) 无效</li> <li>08 (SI3) 无效</li> <li>09 (SI4) 无效</li> <li>10 (SI5) MOME_常开</li> <li>11 (SI6) FOT_常开</li> <li>13 (SI8) 无效</li> <li>新出</li> <li>「別脚编号 位置</li> <li>01/02 (S01) BRK-OFF</li> <li>03/04 (S03) 无效</li> <li>25/26 (S02) 无效</li> </ul>	工具工常助H         参数       当本の器         参数       当本の器         空制线的接线原理         OFF、HOME、         (全闭环控制         无效         石效         无效         石效         石效         石效         石效         石效         石效         石效         石酸         市田         形町 第开         形町 第开         天次         人全闭环控制         BBK-OFF         天效         天效         天效         大全闭环控制         BBK-OFF         天效         天次	<ul> <li>留 連載 増益调整</li> <li>里,将01/0</li> <li>POT和DO</li> <li>速度控制</li> </ul>	波形曲线     誠运行       02、10、11年ロ       丁。       ************************************	× 适合增益 其他・ 123 (開)的功能分别定
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>雪脚走火设定</li> <li>引脚走火设定</li> <li>和据格不序</li> <li>新次</li> <li>次为BRK-</li> <li>引脚编号 位置</li> <li>05 (SI1) 无效</li> <li>06 (SI3) 无效</li> <li>06 (SI3) 无效</li> <li>07 (SI2) 无效</li> <li>08 (SI3) 无效</li> <li>10 (SI5) HOME_常开</li> <li>11 (SI6) FOT_常开</li> <li>12 (SI7) NOT_常开</li> <li>13 (SI8) 无效</li> <li>新出</li> <li>덕間/編号 位置</li> <li>01/02 (S01) BRK-0FF</li> <li>03/04 (S03) 无效</li> <li>25/26 (S02) 无效</li> </ul>	工具工常助H         参数       当本祝器         参数       当本祝器         定制线的接线原理         OFF、HOME、         (/全闭环控制)         天效         天效         天效         天效         天效         天效         天效         大效         NOTE常开         下の丁常开         下の丁常开         天交         天交         天交         天交         天效         天效	<ul> <li>福益调整</li> <li>単益调整</li> <li>単 油调整</li> <li>単 加調整</li> <li>単 加調整</li> <li>単 加調整</li> <li>単 加調</li> <li>単 加減</li> <li>■ 1</li> <li>■ 1</li></ul>	<ul> <li>         波形曲线         <ul> <li></li></ul></li></ul>	- ロ × 運動 适合増益 其他・ 125 開かりの方能分別定 美河
<ul> <li>MADLNOSBE 通信講□(USB)</li> <li>文件 E 显示 D 窗口 Ψ</li> <li>与驱动器通信</li> <li>引脚定义设定</li> <li>根据松下5</li> <li>解说</li> <li>ジBRK-</li> <li>びご 天政</li> <li>び (SI1)</li> <li>天政</li> <li>09 (SI1)</li> <li>天政</li> <li>09 (SI1)</li> <li>天政</li> <li>09 (SI3)</li> <li>天政</li> <li>09 (SI4)</li> <li>天政</li> <li>10 (SI5)</li> <li>HOME_常开</li> <li>11 (SI6)</li> <li>POT_常开</li> <li>13 (SI8)</li> <li>天政</li> <li>10/02 (S01)</li> <li>第88-OFF</li> <li>03/04 (S03)</li> <li>天政</li> <li>25/26 (S02)</li> <li>天政</li> </ul>	工具工常助H         参数       监视器         当 监视器       警打         定制线的接线原理         OFF、HOME、         (全闭环控制         无效         无效         无效         无效         无效         无效         天效         天效         天效         天效         天效         天效         天效         天次         大次         米         BBK-OFF         天效         天效         大效	電気       増益调整         里,将01/0         POT利100         速度控制	波形曲线    ば运行      2、10、111年ロ      7.   3   5   7.   3   7.   7.	- □ × 适合增益 其他・ 125 前 的功能分别定

B MADLN05BE	通信端口(USB)			<u></u> 6	×
文件 E 显示	、D 窗口 ¥ 工具 T 帮助 H				
🦰 与驱动器道	重信 🛛 🎫 参数 💶 监视器	警报 📰 增益调整 📰	👺 波形曲线 🧱 试运行 🎫 适合增益	其他ㆍ	
🔒 引脚定义设定			<b>—</b>		
2					
解说					
输入					
引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转拒控制		
05 (SI1)	无效	无效	无效		
07 (SI2)	无效	无效	无效		
08 (SI3)	无效	无效	无效		
09 (SI4)	无效	无效	无效		
10 (SI5)	HOME_常开	HOME_常开	HOME_常开		
11 (SI6)	POT_常开	POT_常开	POT_常开		
12 (SI7)	NOT_常开	NOT_常开	NOT_常开		
13 (SI8)	无效	无效	无效		
±0.10					
御出					
引脚编号	位置/全闭环控制	速度控制	转矩控制		
01/02 (S01)	BRK-OFF	BRK-OFF	BRK-OFF		
03/04 (S03)	无效	一无效	无效		
25/26 (SO2)	无效	无效	无效		
-14	墨拉阳位亚兰动	立的己期和和极大厅	占土"注田"		
E E					
1					
			🏊 适用 🛛 关闭 🚺		
二二 正常					

	确定	取消	
角定参数	点击	"是"	×
关闭所有 请充分治 是否继续	訂打开的窗口,驱 注意安全相关后再 卖?	动器确定参数。 执行。	

END