

EV 系列(E02) 直流無刷馬達驅動器 使用手冊

Rev8.1 — 22 October 2021



*本手冊內容如有變更，恕不另行通知。

目次

1. 安全注意事項	2
2. 準備.....	3
2.1. 產品確認	3
2.2. 產品型號識別	3
2.3. 驅動器與馬達的搭配	3
2.4. 機種與產品版本標示說明	3
2.5. 驅動器各部名稱與說明	5
3. 裝設與連接.....	6
3.1. 驅動器的裝設	6
3.2. 安裝尺寸圖 (Unit: mm)	7
3.3. 連接	8
3.3.1. 數位輸入信號回路	9
3.3.2. 數位輸出信號回路	10
3.3.3. 外部類比輸入(模擬量)信號連接	10
3.4. 連接圖 (例)	11
3.5. 數位輸入信號功能	12
3.6. 數位輸出信號功能	13
3.7. 電磁剎車(高電流)輸出功能	15
3.8. 輸出入信號作動準位	15
3.9. 試運轉	15
4. 控制模式與運轉資料選擇.....	16
4.1. 運轉資料 No.選擇.....	16
4.2. 控制模式的切換	16
5. 速度控制模式 (閉環).....	17
5.1. 速度控制模式概要	17
5.2. 運轉控制方法	17
5.2.1. 直接 IO	17
5.2.2. RS-485 遙控 IO (NET-IO)	17
5.2.3. RS-485 Multi-drive Lite D.00	17
5.3. 運轉資料設定方法選擇	18
5.3.1. 類比或數位調速時 運轉資料設定方法	18
5.3.2. PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法	18
5.4. 轉速設定	19
5.4.1. 內部設定器 VR 調速	19
5.4.2. 外部類比(模擬量)A1 調速	19
5.4.3. 數位設定調速 (RS-485 NET-IO)	20
5.4.4. 脈波頻率 PFM 調速	20
5.4.5. 脈波 PWM 調速	20
5.4.6. RS-485 Multi-Drive Lite 調速 D.00	21
5.5. 加/減速時間設定	21
5.5.1. 加/減速時間 內部設定器 VR 設定	21
5.5.2. 外部類比(模擬量)A2 調整加/減速時間	21
5.5.3. 加/減速時間 數位設定	22
5.6. 轉矩限制設定	22
5.6.1. 轉矩限制 內部設定器 VR 設定	22
5.6.2. 轉矩限制 外部類比(模擬量)設定	22
5.6.3. 轉矩限制 數位設定	23
5.7. 運轉功能說明	23
5.7.1. 運轉與停止	23
5.7.2. 停止與保持力	24
5.7.3. 旋轉方向	24
5.7.4. 多段運動資料切換 (數位設定)	24

5.7.5. 運轉模式範例	24
6. DUTY 控制模式 (開環)	25
6.1. Duty 控制模式概要	25
6.2. Duty 模式運轉控制方法	25
6.3. Duty 設定	25
6.3.1. 內部設定器 VR 調 Duty	26
6.3.2. 外部類比(模擬量)調 Duty	26
6.3.3. 脈波頻率 PFM 調 Duty	27
6.3.4. 脈波 PWM 調速 Duty	27
6.4. Duty 模式 加/減速時間 與 轉矩限制設定	27
7. 位置控制模式 MULTI-DRIVE (RS-485)通訊控制....	28
7.1. Multi-drive 通訊控制概要	28
7.2. 運轉資料與相關參數說明	28
7.3. Multi-drive 通訊方式	29
7.4. 通訊時序	29
7.5. 位置資料	29
7.5.1. 資料設定 (DATAn)	29
7.6. Multi-drive Modbus 功能碼 (FC)	30
7.7. Multi-Drive 查問信息格式 (FC65h)	30
7.8. Multi-Drive 應答信息格式 (FC 66h, 67h)	30
7.9. Multi-drive 指令列表 (CMD)	31
7.10. Multi-drive 可用的 IO 功能	31
7.11. Multi-Drive 通訊範例	32
7.11.1. 連續運動指令範例	32
7.11.2. 連續運動範例	33
7.11.3. 定位運動指令範例	33
7.11.4. 定位運動範例	33
8. MULTI-DRIVE LITE (RS-485)通訊控制功能 D.00 ...	34
8.1. Multi-drive Lite 通訊控制概要	34
8.2. 通訊方式與時序	34
8.3. Multi-drive Lite Modbus 功能碼 (FC)	35
8.4. Multi-drive Lite 查問信息格式 (FC 41h)	35
8.4.1. Multi-drive Lite 指令列表 (CMD)	36
8.4.2. Multi-drive Lite Echo-BITF 說明	36
8.5. Multi-drive Lite 應答信息格式 (FC 42h, 43h)	37
8.6. Multi-drive Lite 通訊範例	37
8.7. Multi-drive Lite 運轉說明	38
9. RS-485 通訊功能.....	39
9.1. RS-485 通訊控制概要	39
9.2. 通訊方式與時序	40
9.3. Modbus RTU 信息格式	40
9.3.1. Modbus RTU 查問	40
9.3.2. Modbus RTU 應答	41
9.4. Modbus 功能碼	42
9.4.1. 讀取寄存器 (03h)	42
9.4.2. 寫入寄存器 (06h)	42
9.4.3. 寫入數個寄存器 (10h)	43
9.5. RS-485 Modbus RTU 通訊控制範例 (NET-IO)	43
9.5.1. RS-485 NET-IO 多台廣播控制範例	44
10. 寄存器、參數與資料一覽表.....	45
10.1. 動作命令寄存器	45
10.2. 維修命令寄存器	45

10.3. 監視命令寄存器.....	45	10.5.5. 保護參數	52
10.3.1. Dynamic Data.....	45	10.5.6. 通訊參數	52
10.3.2. Monitor Data.....	47		
10.3.3. Alarm 履歷.....	48		
10.3.4. 通訊錯誤碼履歷 (COM Error).....	48		
10.4. 運轉資料	48		
10.5. 參數	49		
10.5.1. 馬達參數	49		
10.5.2. IO 參數.....	49		
10.5.3. 運轉參數	51		
10.5.4. 調整信號(模擬電壓 類比/PFM/PWM)參數	51		
11. 保護功能 (ALARM).....	54		
11.1. 錯誤碼與保護功能一覽表	54		
11.2. 故障排除與對應處置	54		
附錄 E.00 的差異說明.....	55		

1. 安全注意事項

標示說明

 WARNING !	須注意遵循以避免嚴重的人員傷亡。
 CAUTION !	未注意或不正確的操作，可能造成個人傷害、機具或財產的損壞。
NOTE	相關流程或運作的補充說明。 重要指引，以確保安全正確的操作本產品。

以下注意事項，其目的為使您能安全、正確地使用產品。以免給您和他人造成危害和損傷。請您對其內容充分理解後再使用本產品。

WARNING !

- 對馬達驅動器進行任何設置、連接、運轉、操作、檢查、故障診斷作業前，請務必先關閉主電源，並且等待足夠的時間，使驅動器內部電源完全釋放（為了安全考量，請等待 1 分鐘或待驅動器 PWR LED 指示燈熄滅）。
- 設置、連接、運轉、操作、檢查、故障診斷作業請由有適當資格的人實施。
- 若驅動器發生嚴重故障，請切斷驅動器主電源。否則持續的大電流可能造成火災。
- 本系列驅動器不能使用於維持生命裝置等有關人身安全的場合。

CAUTION !

- 請勿在端子上施加本說明書規格以外的電壓。並確保各端子接線的正確性，不然可能造成產品損壞、燒毀。
- 若驅動器發生異常警示，請先排除造成異常的問題，確認安全無慮後，才可以再讓馬達運轉。
- 不要把導電性物品如螺絲、金屬片或可燃性異物留在驅動器、馬達內。
- 馬達、驅動器與其他機具之間的間隔距離須依照本手冊之規定。
- 驅動器的接地端子務必正確接地。
- 未使用的端子接點出線請務必做好絕緣防護，以避免靜電與短接造成驅動器損壞。

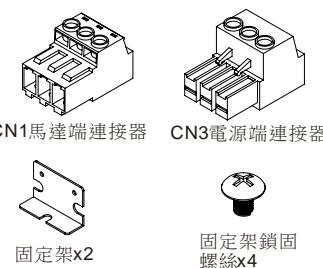
2. 準備

2.1. 產品確認

E.00 的配件請參閱

請確認下述物品與配件是否齊全。若有缺件或破損，請與本公司營業據點聯繫。

- 驅動器 1 台
- CN1 馬達端連接器 1 個
- CN3 電源端連接器 1 個
- 固定架 2 個
- 固定架鎖固螺絲 4 支



2.2. 產品型號識別

EVDR - K 045 C Q E

(1) (2) (3) (4) (5)

① 產品別	EVDR : EV 系列(E02)直流無刷馬達驅動器		
② 電源電壓	K : 24VDC N : 48VDC		
③ 最大電流	045 : 45A		
④ 保留碼	-		
⑤ 機種	Blank: 一般機種	E: 編碼器(Encoder)機種	

2.3. 驅動器與馬達的搭配

驅動器型號	EVDR-K045CQ□	EVDR-N045CQ□
馬達極數	4 – 10	
額定轉速	1000 – 4000 RPM	
額定電壓	24 VDC	48 VDC
建議馬達功率	150 W / 200 W / 350 W	~ 750 W
標準馬達型號	EVM5K150△□ / EVM5K200△□ / EVM5K350△□	EVM5N350△□ / EVM5N500△□ / EVM5N750△□

2.4. 機種與產品版本標示說明

產品會因版次差異，部分功能與本手冊內容不盡相同，部分功能因產品版本而異。

產品的版本請依照標籤上的版本與變更代碼，來識別產品的狀態：

標籤

產品型號 → EVDR-K045CQE
變更代碼 → K | L | M | O

說明

產品版本

Rev =產品修訂版次

Ver =產品次要版次

例：產品版本 C.02 標示為 Rev:B Ver: 02。

或

產品型號 → EVDR-K045 QE Rev:C
變更代碼 → K | L | M | O

變更代碼

[A | B | C | D | E] = 設計變更代碼，被移除字母表示該驅動器已修訂對應的變更。

當變更代碼為 D 時：[E | F | G | H | I] 或 A | B | C | D | E
…以此類推

或

產品型號 → BRUSHLESS DC MOTOR DRIVE
MODEL:EVDR-K045CQE Rev:D.00
CE
S/N:1812E02D1721
2018/03 M | N | O | P | O
MADE IN TAIWAN

產品版本說明

NOTE 較新版本皆包含之前版本功能。

產品版本	標示	功能變更
C.02	C.02	NET-IO 數量由 6 點擴充支援到 8 點。新增數位輸出可設定的功能 DIR-OUT、VA-OUT2、VA-EN-OUT。 電壓使用範圍提升。出廠預設轉速設定方式變更為使用外部類比(A1)進行調整。 Hall 機種停止時保持力功能增加簡易位置保持。「停止持保持力」參數(08-11)，增加設定「2: 簡易位置保持」。
D.00	D.00	RS-485 Multi-Drive Lite 一般機種多台控制模式(霍爾機種) Multi-Drive 加入即時位置指令 CMR, CMA。
E.00	E.00	改善連接器抗震能力與方便接線。 Encoder 機種加入關閉 Overflow 保護功能。 EBRAKE 作動時，電磁剎車作動機制修改。

變更代碼說明

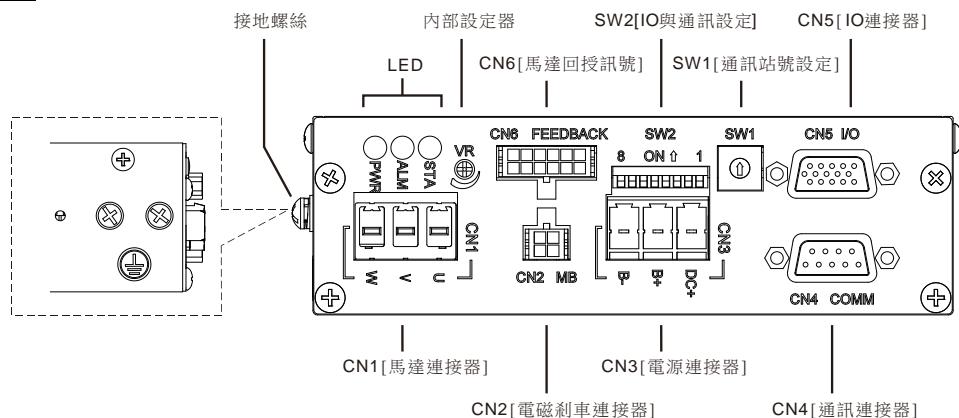
變更代碼	變更說明
A	NET-IO 數量由 6 點擴充支援到 8 點。
B	主電源電壓使用範圍提升。24VDC 機種最高 38VDC，48VDC 機種最高 62VDC。
C~G	客製化變更。
H	功能變更與產品版本 C.02 相同。
L~O	控制功能變更與產品版本 D.00 相同。
P	改善類比輸入不正常耗電。
Q	客製化變更。
R	控制功能變更與產品版本 E.00 相同。

機種標示說明

機種	標示	說明
編碼器機種	ENC	僅支援 Encoder 機種(EVDR-K045CQE、EVDR-N045CQE)的功能。
一般機種	Hall	僅支援 Hall 機種(EVDR-K045CQ、EVDR-N045CQ)的功能。

2.5. 驅動器各部名稱與說明

E.00 的介面請參閱



名稱	說明																								
CN1[馬達連接器]	連接馬達 U、V、W 相。																								
CN2[電磁剎車連接器]	連接馬達電磁剎車。																								
CN3[電源連接器]	B-: 連接主電源地 B+: 連接主電源輸入 DC+: 控制電源輸入(與 B+共地)																								
CN4[通訊連接器]	RS-232 與 RS-485 通訊連接器。																								
CN5[IO 連接器]	IO 設定。																								
SW1[通訊站號設定]	RS-485 通訊 ID 設定 0:廣播 1 ~ F: 對應站號(SlaveID)1 ~ 15																								
SW2[IO 與通訊設定]	No.1 ~ No.3: RS-485 通訊速度 <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>No.3</th> <th>No.2</th> <th>No.1</th> <th>bps</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OFF</td> <td>OFF</td> <td>OFF</td> <td>9600</td> </tr> <tr> <td>OFF</td> <td>OFF</td> <td>ON</td> <td>19200</td> </tr> <tr> <td>OFF</td> <td>ON</td> <td>OFF</td> <td>38400</td> </tr> <tr> <td>OFF</td> <td>ON</td> <td>ON</td> <td>57600</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>OFF</td> <td>OFF</td> <td>115200</td> </tr> </tbody> </table>	No.3	No.2	No.1	bps	OFF	OFF	OFF	9600	OFF	OFF	ON	19200	OFF	ON	OFF	38400	OFF	ON	ON	57600	ON	OFF	OFF	115200
No.3	No.2	No.1	bps																						
OFF	OFF	OFF	9600																						
OFF	OFF	ON	19200																						
OFF	ON	OFF	38400																						
OFF	ON	ON	57600																						
ON	OFF	OFF	115200																						
No.4: RS-485 終端電阻設定(120Ω) ON = 使用終端電阻. OFF = 不使用終端電阻.																									
No.5: RS-485 Modbus 通訊協定 ON = Modbus ASCII OFF = Modbus RTU																									
No.6, 7: YH 功能設定 <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>No.7</th> <th>No.6</th> <th>YH 功能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>OFF</td> <td>ON</td> <td>由參數 06-10 配置</td> </tr> <tr> <td>ON</td> <td>OFF</td> <td>ENC-A(編碼器單線輸出)</td> </tr> </tbody> </table>	No.7	No.6	YH 功能	OFF	ON	由參數 06-10 配置	ON	OFF	ENC-A(編碼器單線輸出)																
No.7	No.6	YH 功能																							
OFF	ON	由參數 06-10 配置																							
ON	OFF	ENC-A(編碼器單線輸出)																							
No.8: 數位輸入電源設定 ON = 使用內部 5V(SINK) OFF = 使用外部電源																									
CN6[馬達回授訊號]																									
內部設定器 VR	馬達過溫開關、Encoder 訊號、霍爾訊號接點。 功能可用參數設定，預設為轉速調整。 CW 方向: 設定值增加 [轉速增加] CCW 方向: 設定值減少 [轉速減少]																								
STA LED	恆亮: RS-485 通訊狀況正常 閃爍: RS-485 通訊有訊號，但訊號無法辨識。 (通訊速度、協定等設定問題) 熄滅: RS-485 通訊無訊號 (未連接)																								
ALM LED	恆亮: 驅動器為 WAIT 狀態或主電源(B+)未連接。 閃爍: 保護作動，有 Alarm 發生。閃爍的次數依保護功能而定。可透過計算 ALM LED 的閃爍次數，確認 Alarm 的種類。 熄滅: 無異常。																								
PWR LED	恆亮: DC 主電源輸入連接，驅動器有電源。 熄滅: DC 主電源輸入切斷，驅動器無電源。																								
接地螺絲	請使用參閱「 3.3 連接 」中的說明接地。																								

NOTE 開關設定完成後，驅動器需要重新給電才會生效。

3. 裝設與連接

3.1. 驅動器的裝設

驅動器是利用空氣對流與對機框的熱傳導進行散熱。請安裝在熱傳導效果高、平滑的金屬板。

工作環境

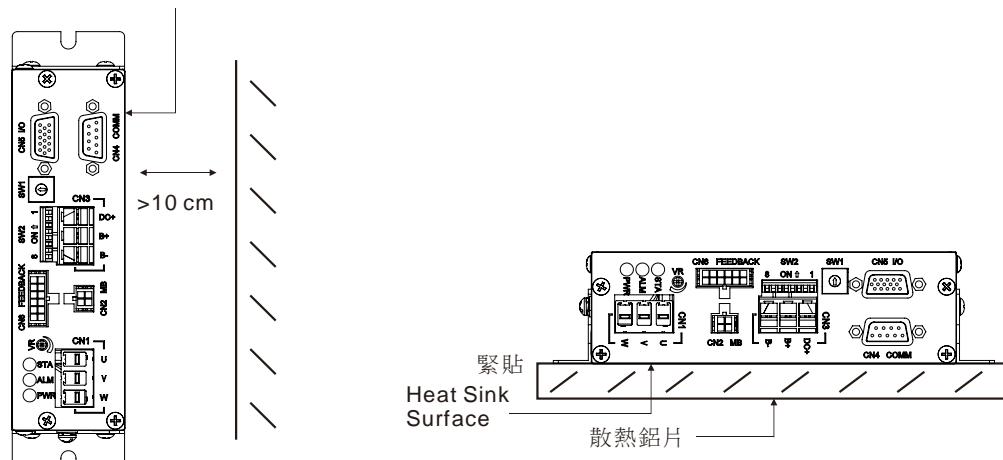
工作環境溫度	0°C ~ +40°C
工作環境濕度	< 85% RH (不結霜)

安裝驅動器時，請確保所有的端子有穩固連接。金屬端子需加上絕緣保護套以避免短路。

散熱面(Heat Sink Surface)請與其他機器或牆面距離 10 cm 以上(如下圖所示)，或緊貼外加散熱鋁片。

當工作環境溫度高於 40°C 時，請加風扇強制通風散熱。

Heat Sink Surface



雜訊對策

避免將動力線(電源線、馬達輸出線等大電力迴路)與信號線配於同一線管(duct)。

建議動力線與信號線相距至少 30 cm。

所有的機殼接地都應單點接到大地(Protective Earth Ground)。

所有的接地線應使用足夠粗的線徑，並越短越好(接地電阻值為 100Ω 以下)。

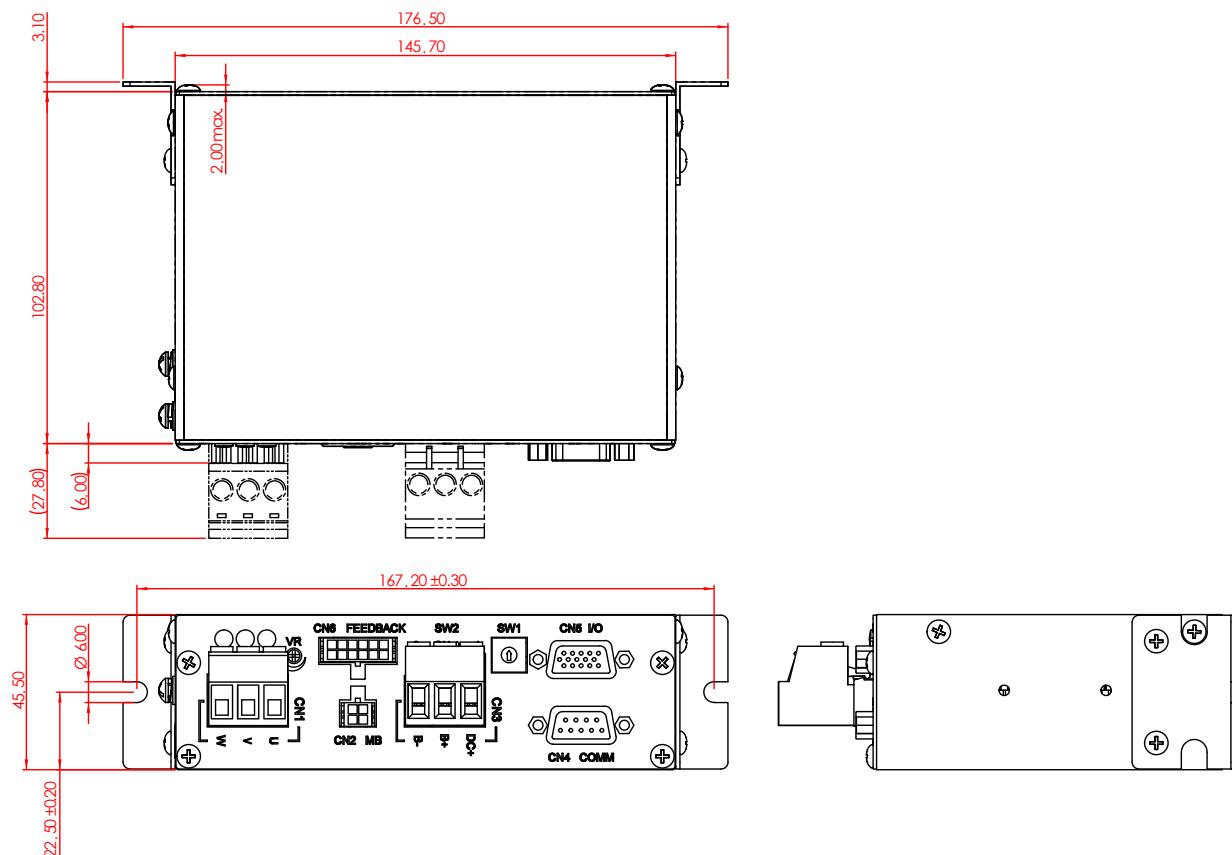
對於雜訊較敏感的場合，建議輸入電源外接雜訊濾波器。

3.2. 安裝尺寸圖 (Unit: mm)

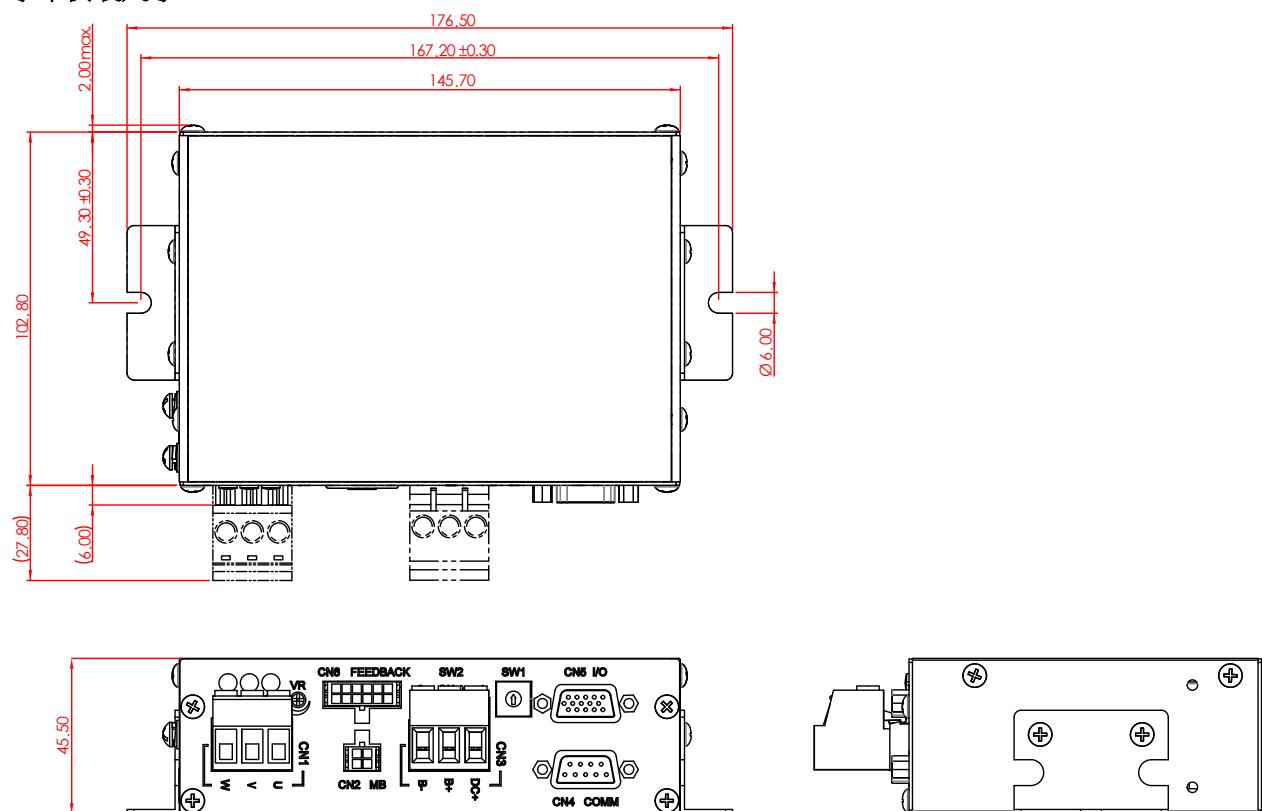
EV 驅動器有「水平安裝」與「垂直安裝」2 種安裝方式，可利用掛耳的鎖固方式來選擇。

E.00 的安裝尺寸請參閱

■ 垂直安裝尺寸

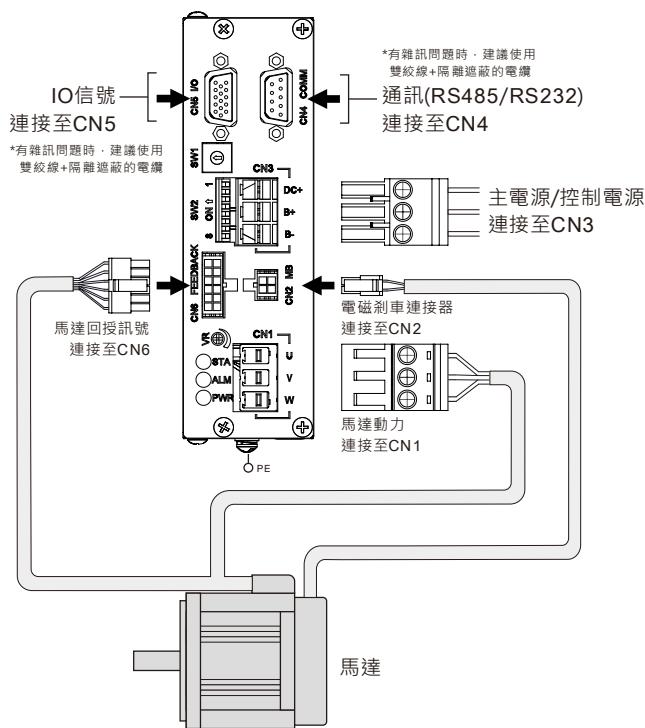


■ 水平安裝尺寸



3.3. 連接

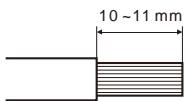
E00 的連接說明請參閱



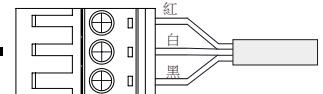
■ 馬達動力連接 CN1

將導線插入 CN1 用連接器中，轉緊螺絲。

- 適用導線: UL1015 AWG16 ~ 10 (1.25 ~ 6 mm²)
- 被覆剝線長度: 10 ~ 11 mm
- 緊固轉矩: 1.0 ~ 1.1 Nm



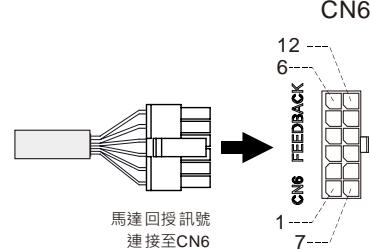
名稱	線色	CN1
U	紅	1 U
V	白	2 V
W	黑	3 W



■ 馬達信號連接 CN6

請將馬達信號用連接器連接到 CN6

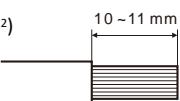
Pin No.	名稱
1	N.C.
2	MOT-OT-
3	ENC-Z+
4	ENC-B+
5	ENC-A+
6	GND
7	N.C.
8	MOT-OT+
9	ENC-Z- / HW
10	ENC-B- / HV
11	ENC-A- / HU
12	5V-OUT



■ 電源連接 CN3

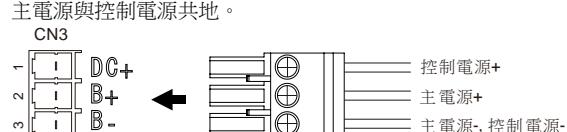
將導線插入 CN3 用連接器中，轉緊螺絲。

- 適用導線: UL1015 AWG16 ~ 10 (1.25 ~ 6 mm²)
- 被覆剝線長度: 10 ~ 11 mm



主電源與控制電源分別連接時

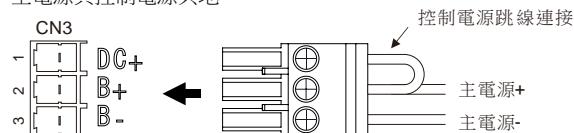
主電源(+)連接至 CN3 的 B+ 將控制電源(+)連接至 CN3 的 DC+
主電源與控制電源共地。



主電源與控制電源並接時:

主電源(+)連接至 N3 的 B+ 由 B+連接跳線至 DC+。

主電源與控制電源共地。



■ 驅動器接地

請務必將驅動器的保護接地端子接地。

可針對任一保護端子進行接地。

未接地的端子為預備端子，

可與馬達接地連接，可視需要使用。

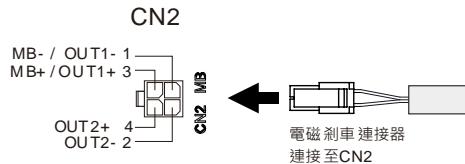
- 端子 : 絶緣被覆的圓形壓著端子
- 適用導線 : UL1015 AWG16 ~ 10 (1.25 ~ 6 mm²)
- 緊固轉矩 : 0.7 N·m



■ 電磁剎車連接 CN2

請將電磁剎車用連接器連接到 CN2

Pin No.	名稱	功能
1	OUT1- (MB-)	電磁剎車接點-
2	OUT2-	高電流輸出 2 接點-
3	OUT1+ (MB+)	磁剎車接點+
4	OUT2+	高電流輸出 2 接點+



■ 通訊信號連接 CN4

將 RS-232、RS-485 通訊信號連接至 CN4。

為抑制雜訊影響，儘量以最短距離(2m 以內)配線。

NOTE 通訊信號的連接器未附屬。請準備以下物品。

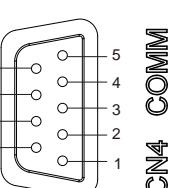
D-sub 連接器 (9 Pin)

NOTE 以 SW2-4 設定終端電阻 (120Ω)

ON = 使用終端電阻。 OFF = 不使用終端電阻。

NOTE 有雜訊問題時，建議使用雙絞線+隔離遮蔽的電纜。

Pin No.	名稱	功能
1	N.C.	未使用
2	RS232_TXD	驅動器 RS232 TXD
3	RS232_RXD	驅動器 RS232 RXD
4	N.C.	未使用
5	GND	通訊信號地
6	RS485_TR+	RS-485 通訊信號 (+/A)
7	N.C.	未使用
8	RS485_TR-	RS-485 通訊信號 (-/B)
9	N.C.	未使用



■ IO 連接 CN5

將(高速)數位輸入信號、(高速)數位輸出信號與外部類比輸入信號連接至 CN5。為抑制雜訊影響，儘量以最短距離(2m 以內)配線。

NOTE 通訊信號的連接器未附屬。請準備以下物品。D-sub 連接器 (15 Pin)

NOTE 輸出入信號與通訊信號電纜線，請距離感應負載、電源及馬達等動力線 100 mm 以上。

NOTE 有雜訊問題時，建議使用雙絞線+隔離遮蔽的電纜。

Pin No.	名稱	功能	預設功能
1	X1	數位輸入信號 *	START/STOP (FWD)
2	X2		CCW/CW (REV)
3	X3		FREE
4	X4		ALM-RST
5	X5(XH)	高速數位輸入信號 *	M0
6	IN-COM	輸入信號 COM	-
7	GND	I/O 信號地	-
8	YH	高速數位輸出信號 *	SPD-OUT/ENC-A (ENC-A 僅編碼器機種支援)
9	Y1+	數位輸出信號 Y1 *	BUSY-OUT
10	Y1-		-
11	VH	+5V (類比輸入信號用)	-
12	A1	類比輸入信號 A1 *	轉速外部類比調整. (轉速控制模式)
13	A2	類比輸入信號 A2 *	NC
14	Y2+	數位輸出信號 Y2 *	-
15	Y2-		ALM-OUT

* 功能可使用參數設定。

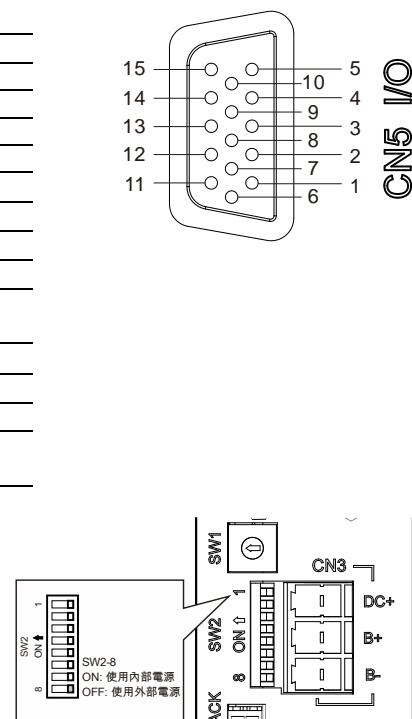
3.3.1. 數位輸入信號回路

驅動器的輸入信號為光耦合器輸入，可使用 SW2-8 選擇使用內部 5V 電源或外部電源。

以繼電器、開關控制或 5VDC 電源控制時，

請將 SW2-8 設為 ON，選擇內部電源(5VDC 導通電壓 0.5VDC 以下)。預設: OFF (使用外部電源)

SW2-8	數位輸入電源設定	ON : 數位輸入使用內部 5V 電源. (SINK) OFF : 數位輸入使用外部電源.

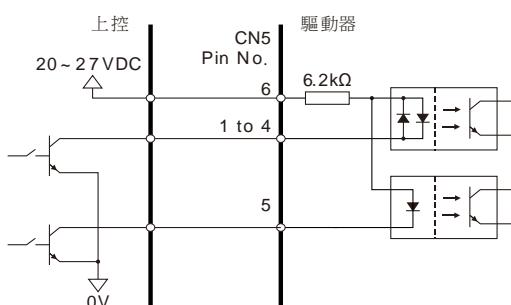


CN5 Pin No.	名稱	使用外部電源時
1	X1	機種
2	X2	
3	X3	
4	X4	
5	X5(XH) [高速]	機種
		規格
		EVDR-K045CQ□ 24VDC ± 15% 電流 50mA 以上
		EVDR-N045CQ□ 30 ~ 53VDC 電流 50mA 以上
		EVDR-K045CQ□ 24VDC ± 15% 電流 50mA 以上 (導通電壓 2VDC 以下)
		EVDR-N045CQ□ 30 ~ 53VDC 電流 50mA 以上 (導通電壓 2VDC 以下)

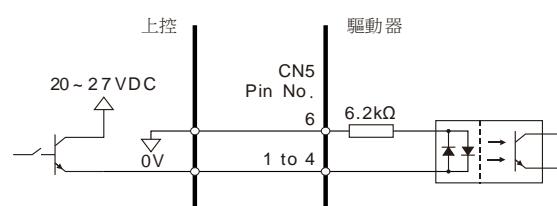
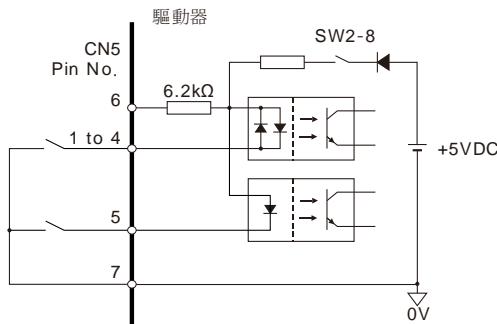
NOTE SOURCE 邏輯無法使用內部電源。請將開關設為 OFF 使用外部電源。

NOTE 使用內部電源(5VDC)時僅能採用 SINK 連接。若有使用高速數位輸入 X5(XH)時，僅能使用 SINK 連接。

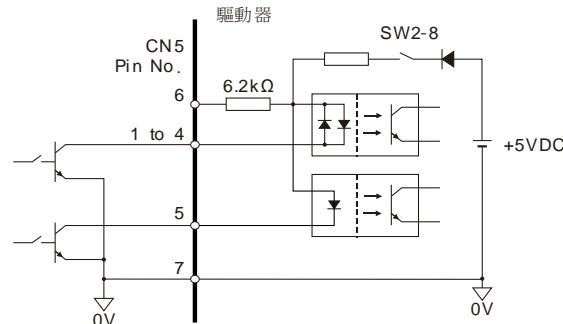
使用外部電源SINK連接



開關使用內部電源SINK連接



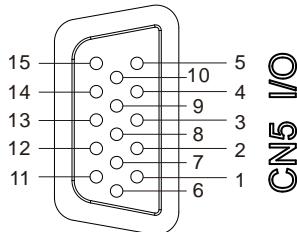
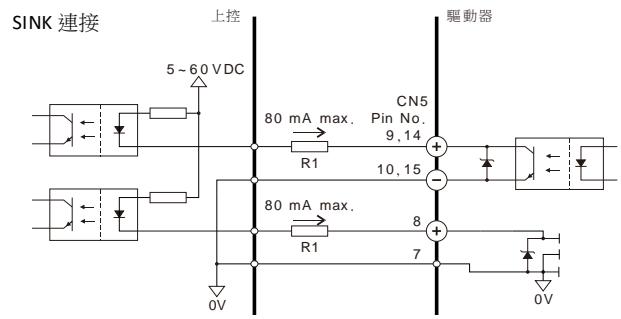
開集極使用內部電源SINK連接



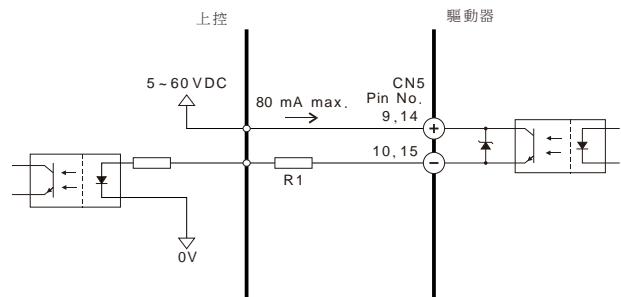
3.3.2. 數位輸出信號回路

CN5 Pin No.	名稱	內容
8	YH	電晶體、開集極輸出 ON 電壓: 最大 0.8VDC 使用電源: 5 ~ 60VDC 電流 80mA 以下
9	Y1+	光耦合器、開集極輸出
10	Y1-	ON 電壓: 最大 2.5 VDC (1.6VDC D.00)
14	Y2+	使用電源: 5 ~ 60VDC 電流 80mA 以下
15	Y2-	

NOTE 高速數位輸出 YH 僅能使用 SINK 連接。



SOURCE 連接

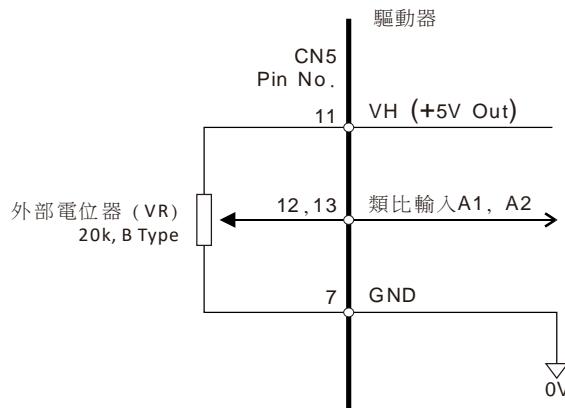


3.3.3. 外部類比輸入(模擬量)信號連接

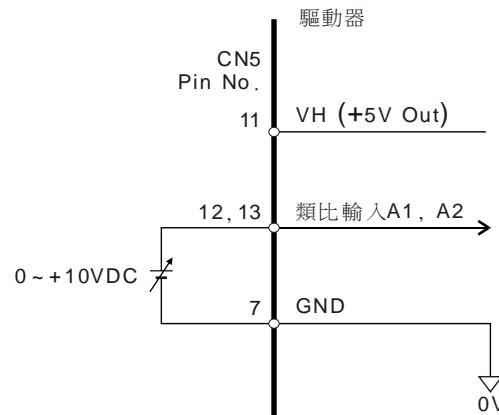
將外部電位器或外部直流電壓連接至 CN5 的 A1，可進行轉速的類比設定。

將外部電位器或外部直流電壓連接至 CN5 的 A2，可進行轉矩限制或加/減速時間的類比設定(需以參數設定)。

使用外部電位器時



使用外部直流電壓時



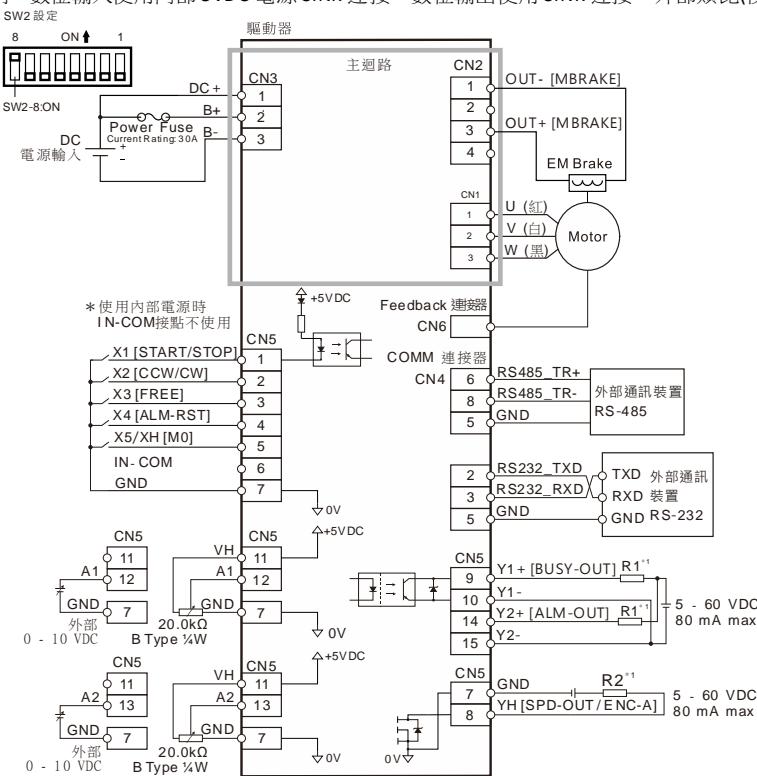
3.4. 連接圖 (例)

NOTE XH、YH 僅能使用 SINK 連接。

■ SINK 連接 (低電平作動)

數位輸入使用內部 5VDC 電源。使用內部電源時，請將設定開關 SW2-8 設定為 ON。

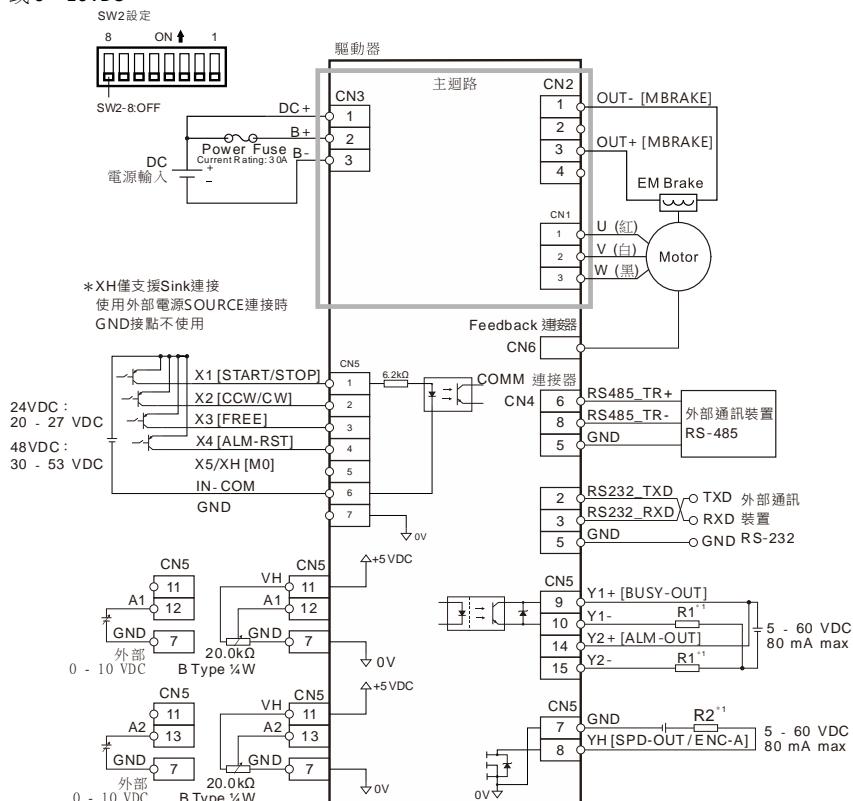
下圖範例，數位輸入使用內部 5VDC 電源 SINK 連接，數位輸出使用 SINK 連接。外部類比(模擬電壓)連接電位器或 0 ~ 10VDC。



■ SOURCE 連接 (高電平作動)

數位輸入使用外部電源。請將設定開關 SW2-8 設定為 OFF。

下圖範例，數位輸入使用外部電源 SOURCE 連接，數位輸出 Y1、Y2 使用 SOURCE 連接。YH 使用 SINK 連接。外部類比(模擬電壓)連接電位器或 0 ~ 10VDC。



3.5. 數位輸入信號功能

可利用參數配置輸入端子 X1 ~ X5(XH)的接點功能。輸入邏輯可用參數 06-16 配置。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
06-01	X1 輸入端子功能	輸入端子 X1 ~ X5(XH)接點的功能設置。	設定編號 0: NC (PULSE-INPUT) * 1: START/STOP (FWD) ** 2: CCW/CW (REV) ** 5: FREE 6: STOP-MODE 7: EBRAKE/ALM-RST 8: ALM-RST 9: STOP-MODE2 D.00 10: M0 11: M1 12: M2 13: EBRAKE/RUN 14: SERVO-EN 17: STOP 21: EXT-ERROR	1
06-02	X2 輸入端子功能			2
06-03	X3 輸入端子功能			5
06-04	X4 輸入端子功能			8
06-05	X5(XH)輸入端子功能			10

* X5(XH)以外，其他輸入端子功能設為 0 皆無功能。轉速設定由 XH PWM 輸入或 XH PFM 調整時，X5(XH)設為 0 是 PULSE-INPUT 功能。

** 可由「SC/CC 模式」參數(02-01)選擇使用 FWD, REV 或 START/STOP, CCW/CW。

■ 可變更分配的輸入信號功能 / [設定編號] 功能名稱

信號邏輯(ON 狀態)可由參數設定為導通或不導通。預設「ON」為導通(低電平)。

[1] FWD(START/STOP)輸入

[2] REV(CCW/CW)輸入

SC 模式:

START/STOP 設為「ON」，馬達運轉。

START/STOP 設為「OFF」，馬達停止。

馬達運轉方向，透過 CCW/CW 設定。馬達停止方法，透過 STOP-MODE 設定。

CC 模式:

FWD 設為「ON」，馬達 CW 方向運轉。

REV 設為「ON」，馬達 CCW 方向運轉。

FWD 與 REV 同時為「ON」且 08-07 參數為 1 時，馬達停止。

FWD 與 REV 同時為「OFF」，馬達停止。馬達停止方法，透過 STOP-MODE 輸入設定。

[5] FREE 輸入

FREE 輸入設為 ON，將切斷馬達電流，馬達喪失所有保持力(包括制動剎車與簡易位置保持力)此時電磁剎車輸出釋放(MBRAKE 輸出功能為 ON)。

FREE 輸入為 ON 時，即使 FWD、REV 或 START/STOP 輸入設為 ON，馬達仍不會運轉。

[6] STOP-MODE 輸入

FWD、REV、START/STOP、STOP 輸入功能的馬達停止方式可由 STOP-MODE 輸入功能設定。

STOP-MODE 設為「ON」時，停止方式為瞬間停止(緊急減速時間)。變換運轉方向後，使用緊急加速時間。

STOP-MODE 設為「OFF」時，停止方式為減速停止(減速時間)。未分配 STOP-MODE 輸入時，效果同 STOP-MODE 設為「OFF」。

[7] EBRAKE/ALM-RST 輸入

馬達正常運轉時，EBRAKE/ALM-RST 功能與 EBRAKE 輸入相同。

當 Alarm 發生，馬達停止時，EBRAKE/ALM-RST 功能與 ALM-RST 輸入相同。

[8] ALM-RST 輸入

Alarm 解除。當發生 Alarm 馬達停止時，將 ALM-RST 輸入設為「OFF」0.5 秒以上，再設定為「ON」0.5 秒以上。再次回到「OFF」時，就可解除 Alarm。

若驅動器處在可運轉之狀態(例如 START/STOP 為 ON)，則異常解除不會有效。

NOTE 部分 Alarm 無法使用 ALM-RST 輸入解除。必須重新給予電源才可解除。

[9] STOP-MODE2 D.00

停止功能與 STOP-MODE 將同。

但變換運轉方向後，使用一般加速時間。

[10、11、12] M0、M1、M2 輸入

組合 M0、M1、M2 的 ON/OFF，選擇運轉資料 No.。

運轉資料 No.	M2	M1	M0
0	OFF	OFF	OFF
1	OFF	OFF	ON
2	OFF	ON	OFF
3	OFF	ON	ON
4	ON	OFF	OFF
5	ON	OFF	ON
6	ON	ON	OFF
7	ON	ON	ON

[13] EBRAKE/RUN 輸入

當馬達運轉時，將 EBRAKE 輸入設定為「ON」，馬達將瞬間停止。EBRAKE 輸入設定為「ON」時，馬達無法運轉。

EBRAKE 輸入設定為「OFF」時，馬達可運轉。

要使馬達運轉，請確認 EBRAKE 輸入設定為「OFF」。

E.00 EBRAKE 輸入設定為「ON」時，馬達停止後外部電磁剎車鎖閉(MBRAKE 輸出=OFF)。

[14] SERVO-ON (DRV-EN)輸入

「Driver-Enable 設定」參數(02-14)設為 1 或 2 時：
 SERVO-ON 為 OFF 時驅動器禁止(Inhibit)，對馬達不激磁，狀態為禁止(Inhibit)。
 SERVO -ON 為 ON 時驅動器使能(Enable)，對馬達激磁，可運轉，狀態為使能(Enable)。
 當「Driver-Enable 設定」參數(02-14)設為 0 時，SERVO -ON 輸入沒有作用。驅動器上電即 Enable。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-14	Driver-Enable 設定	驅動器未 Enable 時，為 Inhibit 狀態，此時無法控制。要控制驅動器前需設定為使能 Enable。	<ul style="list-style-type: none"> 0: 上電即 Enable 1: SERVO-ON 輸入設為「ON」時 Enable。 Inhibit 時電磁剎車(MBRAKE)由 FREE 釋放。 2: SERVO-ON 輸入設為「ON」時進入 Enable。 Inhibit 時電磁剎車(MBRAKE)自動釋放。 	0
08-11	停止保持力設定	非位置控制時，要馬達停止時產生保持力，請設定為 1(制動剎車)或 2(簡易位置保持)	<ul style="list-style-type: none"> 0: Free 1: Servo-lock  1: 制動剎車  2: 簡易位置保持   	0

[17] STOP 輸入

當 STOP 輸入設定為「ON」，馬達停止。
 馬達停止方法，透過 STOP-MODE 輸入設定。
 當 STOP 輸入設定為「OFF」，馬達可運轉

[21] EXT-ERROR 輸入

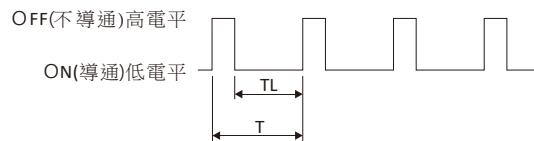
當 EXT-ERROR 輸入設定為「ON」，
 外部停止 Alarm 啟動。

[0] PULSE-INPUT 輸入

當「轉速調整方法」參數(02-10)設定為 1 (XH PFM 輸入調速)或
 2(XH PWM 輸入調速)時。

X5(XH)設為 0 是 PULSE-INPUT 輸入功能，接受脈波調速信號。

- PFM (Pulse Frequency Modulation)脈寬固定，以頻率變化進行調整。
 PFM 輸入頻率: 100 ~ 2KHz, 建議 duty 50%
- PWM (Pulse Width Modulation) 頻率固定，以脈寬變化進行調整。
 PWM 輸入: 100 ~ 500 Hz, duty 1 ~ 99%



NOTE PWM 輸入有效 Duty 為低電平。Duty = 低電平脈寬(TL) / 脈波周期(T)。

3.6. 數位輸出信號功能

可利用參數配置輸出端子 Y1、Y2、YH 的接點功能。輸出邏輯可用參數 06-16 配置。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
06-09	Y1 輸出端子功能	輸出端子 Y1、Y2 接點的功能設置。	設定編號 0: 1: 2: 3: 4: 5: 6: 7: 11: 12: 15: 16:	功能 NC SPD-OUT ALM-OUT BUSY-OUT VA-OUT EN-OUT ALM-PULSE BUSY-ALM-PULSE RUN-OUT DIR-OUT  VA-OUT2  VA-EN-OUT 
06-10	Y2 輸出端子功能		2	
06-11	YH 輸出端子功能	高速輸出端子 YH 的接點功能設置。		1

■ 可變更分配的輸出信號功能 / [設定編號] 功能名稱

信號邏輯(ON 狀態)可由參數設定為導通或不導通。預設「ON」為導通(低電平)。

[1] SPD-OUT 輸出 Hall

馬達轉速 Pulse 信號輸出。8 極馬達將每轉輸出 12 個 Pulse 訊號。

$$\text{馬達轉速[r/min]} = \frac{\text{SPD - OUT 輸出頻率[Hz]}}{12} \times 60$$

[2] ALM-OUT 輸出

當 Alarm 發生時，ALM-OUT 輸出為「ON」，正常時 ALM-OUT 輸出為「OFF」。

[3] BUSY-OUT 輸出

當馬達為運轉激磁中，BUSY-OUT 輸出「ON」，馬達不激磁時 BUSY-OUT 輸出「OFF」。

[4] VA-OUT 輸出

馬達轉速到達「轉速到達範圍(VA)」參數(02-15)所設定的條件時，VA-OUT 輸出「ON」。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-15	轉速到達範圍(VA)	馬達當前轉速與命令轉速差小於此設定時，VA-OUT 輸出為「ON」。	0 ~ 1000	100

[5] EN-OUT 輸出

馬達轉速超過「EN OUT 轉速」參數(02-16)時，EN-OUTVA-OUT 輸出「ON」。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-16	EN OUT 轉速	馬達當前轉速高於此設定時，EN-OUT 輸出為「ON」。	200 ~ 10000	1000

[3] BUSY-OUT 輸出

當馬達為運轉激磁中，BUSY-OUT 輸出「ON」，馬達不激磁時 BUSY-OUT 輸出「OFF」。

[6] ALM-PULSE 輸出

當 Alarm 發生時，ALM-PULSE 輸出產生

與 Alarm 錯誤碼對應的脈波。過載保護 ALM-PULSE 範例



[12] DIR-OUT 輸出

C.02 當馬達轉向為 CW 時，DIR-OUT 輸出「OFF」。

馬達轉向為 CCW 時，DIR-OUT 輸出「ON」。

馬達靜止時 DIR-OUT 保持靜止前轉向的狀態。

ENC-A 輸出

ENC 要使用 ENC-A 輸出功能，請將 SW2-6 設為「OFF」，SW2-7 設為「ON」，此時 YH 輸出端子功能為 ENC-A 輸出功能。提供 Encoder 機種(EVDR-K045CQE、EVDR-N045CQE)，馬達 Encoder Channel A 信號輸出。搭配標準馬達每轉輸出 2500 個 Pulse 信號。

[15] VA-OUT2 輸出

C.02 當馬達停止時 VA-OUT2 輸出為「OFF」。當轉速到達所設定的範圍內時，VA-OUT2 輸出為「ON」。

[16] VA-EN-OUT 輸出

C.02 當馬達運轉中 VA-EN-OUT 輸出功能與 VA-OUT 相同。當接受到停止指令時：

當轉速 < EN-OUT 轉速設定時，VA-EN-OUT 輸出為「OFF」。

當轉速 > EN-OUT 轉速設定時，VA-EN-OUT 輸出功能與 VA-OUT 相同。

[11] RUN-OUT 輸出

當馬達運轉中 RUN-OUT 為「ON」，

當馬達靜止，RUN-OUT 為「OFF」

3.7. 電磁剎車(高電流)輸出功能

可利用參數設置電磁剎車(高電流)輸出端子 MB/OUT1、OUT2 的接點功能。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
06-12	OUT1 輸出端子功能	切換大電流輸出端子 OUT1 的接點功能(預設為電磁剎車控制)。	設定編號 功能 13: MBRAKE 14: MBRAKE-RELEASE	13

[3] MBRAKE 輸出

MBRAKE 輸出為「ON」，此時電磁剎車釋放。馬達停止時 MBRAKE 輸出為「OFF」，此時電磁剎車閉鎖。馬達停止時 MBRAKE 輸出在以下條件會釋放(ON)：

- FREE 輸入設為「ON」。
- SERVO-ON [ENC]。
- 「Driver-Enable 設定」參數(02-14)設為 2 時 SERVO-OFF。

[12] MBRAKE-RELEASE 輸出

MBRAKE-RELEASE 輸出固定為「ON」，此時電磁剎車釋放。若希望電磁剎車永遠保持釋放，可設定此功能。

NOTE 標準馬達電磁剎車為通電(ON)釋放，不通電(OFF)閉鎖。如採用馬達電磁剎車為通電(OFF)釋放，則動作邏輯需相反。

3.8. 輸出入信號作動準位

驅動器輸入信號、輸出信號的作動(ON)邏輯可以使用參數設定。預設為回路導通作動。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值																														
06-16	I/O 作動邏輯	<p>每個 bit 對應一個 I/O 作動邏輯設定。</p> <table border="1" style="margin-left: 10px;"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>說明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>X1 作動邏輯</td></tr> <tr><td>1</td><td>X2 作動邏輯</td></tr> <tr><td>2</td><td>X3 作動邏輯</td></tr> <tr><td>3</td><td>X4 作動邏輯</td></tr> <tr><td>4</td><td>X5(XH)作動邏輯</td></tr> <tr><td>5</td><td>AOI1 作動邏輯</td></tr> <tr><td>6</td><td>AOI2 作動邏輯</td></tr> <tr><td>7</td><td>AOI3 作動邏輯</td></tr> <tr><td>8</td><td>Y1 作動邏輯</td></tr> <tr><td>9</td><td>Y2 作動邏輯</td></tr> <tr><td>10</td><td>YH 作動邏輯</td></tr> <tr><td>11</td><td>OUT1 作動邏輯</td></tr> <tr><td>12</td><td>OUT 2 作動邏輯</td></tr> <tr><td>13 ~ 15</td><td>保留</td></tr> </tbody> </table>	Bit	說明	0	X1 作動邏輯	1	X2 作動邏輯	2	X3 作動邏輯	3	X4 作動邏輯	4	X5(XH)作動邏輯	5	AOI1 作動邏輯	6	AOI2 作動邏輯	7	AOI3 作動邏輯	8	Y1 作動邏輯	9	Y2 作動邏輯	10	YH 作動邏輯	11	OUT1 作動邏輯	12	OUT 2 作動邏輯	13 ~ 15	保留	<p>0: 作動(ON)準位為不導通 「ON」 = 不導通 「OFF」 = 導通</p> <p>1: 作動(ON)準位為導通 「ON」 = 導通 「OFF」 = 不導通</p>	65535
Bit	說明																																	
0	X1 作動邏輯																																	
1	X2 作動邏輯																																	
2	X3 作動邏輯																																	
3	X4 作動邏輯																																	
4	X5(XH)作動邏輯																																	
5	AOI1 作動邏輯																																	
6	AOI2 作動邏輯																																	
7	AOI3 作動邏輯																																	
8	Y1 作動邏輯																																	
9	Y2 作動邏輯																																	
10	YH 作動邏輯																																	
11	OUT1 作動邏輯																																	
12	OUT 2 作動邏輯																																	
13 ~ 15	保留																																	

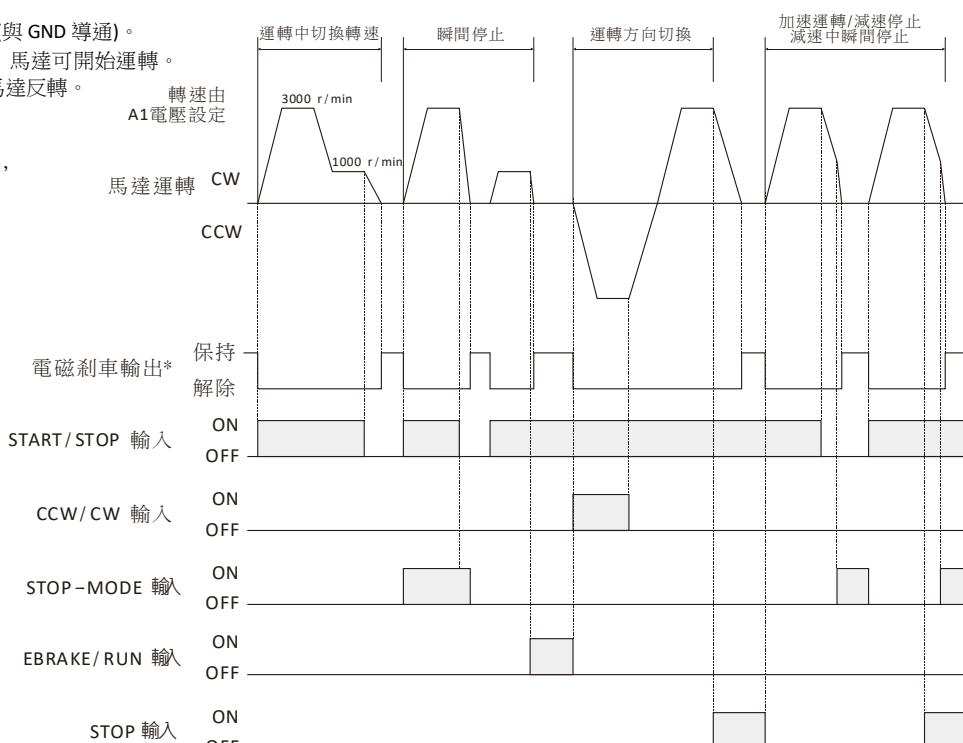
3.9. 試運轉

將 X1[START/STOP] 輸入設為 ON (與 GND 導通)。

A1 輸入電壓給予馬達轉速命令後，馬達可開始運轉。

將 X2[CCW/CW] 輸入設為 ON，馬達反轉。

NOTE 請使用電池電源，否則可能會因剎車回生電壓，產生過電壓保護報警。



4. 控制模式與運轉資料選擇

EV 系列驅動器有「速度控制」、「Duty 控制模」、「位置控制」模式可以使用。並支援多種運轉資料設定方式(以參數配置選擇)。

■ 速度控制模式 (閉環)

運轉控制方法

馬達運轉、停止、方向控制。

- 直接 IO: 實體接線 IO 信號。
- RS-485 NET-IO: 通訊指令設定的 IO 信號。
- **D.00 RS-485 Multi-drive Lite:** 多台控制通訊專用協定。

運轉資料

- 主要控制命令: **馬達軸輸出轉速(r/min)**。
- 加速時間: 馬達由 0 加速到 3000r/min 的時間。
- 減速時間: 馬達由 3000 減速到 0 r/min 的時間。
- 轉矩限制: 馬達輸出轉矩 % 限制。

■ 位置控制模式 (閉環)

運轉控制方法

馬達運轉、停止、方向控制。

- RS-485 Multi-drive: 多台控制通訊位置控制專用協定。

運轉資料

- 主要控制命令: **馬達軸輸出轉速(r/min) / 絶對 | 對位置**。
- 加速時間: 馬達由 0 加速到 3000r/min 的時間。
- 減速時間: 馬達由 3000 減速到 0 r/min 的時間。
- 轉矩限制: 馬達輸出轉矩 % 限制。

運轉資料設定方法

不同控制模式支援不同的運轉資料設定方法。設定方式請參閱各控制模式的說明。

VR = 內部設定器 VR

A1/A2 = 外部類比(電壓)

Pulse = PFM or PWM

D = 數位設定(參數/通訊)

NOTE PFM (Pulse Frequency Modulation) 為脈波頻率方式。PWM(Pulse Width Modulation)為脈波寬度方式。。

4.1. 運轉資料 No.選擇

運轉資料包括馬達轉速/Duty、加速時間、減速時間與轉矩限制。運轉資料由組合輸入 M0、M1、M2 的 ON/OFF 選擇運轉資料 No.來對應。

NOTE 選擇運轉資料 No.的輸入 M0、M1、M2，可為直接 I/O、NET-IO 或 Always ON Input。

4.2. 控制模式的切換

用參數配置切換控制模式步驟如下：

由參數 08-01 選擇控制模式

ID	參數名稱	設定範圍	預設
08-01	控制模式	0: 速度控制 1: Duty 控制 2: 位置控制	0



由參數 02-10 選擇轉速/Duty 調整方法

ID	參數名稱	設定範圍	預設
02-10	轉速調整方法	0: 類比或數位調整 (RS-485 遠端 I/O) 1: XH PFM 輸入調整 2: XH PWM 輸入調整 3: RS-485 Multi-drive Lite D.00	0

使用 XH PFM 輸入調整或 XH PWM 輸入調整時，需將「X5(XH)輸入功能」參數(06-05) 設定為 0。



- 由參數 02-10 「運轉資料來源」選擇轉速、加/減速時間、轉矩限制的設定方法
- 可由 M0、M1、M2 輸入功能組合選擇運轉資料 No.
- 類比(電壓) 或 脈波輸入可由參數配置，變更信號輸入範圍(02-04)、增益(02-05)、OFFSET/偏移量(02-06、02-07)與調整上下限(03-01、03-02)。

5. 速度控制模式 (閉環)

5.1. 速度控制模式概要

以馬達軸輸出轉速(r/min)為主要控命令的閉環控制。可用參數配置選用不同的運轉控制方法與運轉資料設定方法。

參數設置

- 參數 08-01「控制模式」設為 0: 速度控制。
- 轉速控制方法由參數 02-10「轉速調整方法」設置。
- 運轉資料的設定方法由參數 02-03「運轉資料來源設定」設置。

運轉控制方法

- 馬達運轉、停止、方向控制。
- 直接 IO: 實體接線 IO 信號。
 - RS-485 NET-IO: 通訊指令設定的 IO 信號。
 - RS-485 Multi-drive Lite: 多台控制通訊專用協定。

運轉資料

- 主要控制命令: 馬達軸輸出轉速(r/min)。
- 加速時間: 馬達由 0 加速到 3000r/min 的時間。
- 減速時間: 馬達由 3000 減速到 0 r/min 的時間。
- 轉矩限制: 馬達輸出轉矩 % 限制。

相關參數

ID	參數名稱	設定範圍	預設
08-01	控制模式	0: 速度控制 (Speed) 1: Duty 控制	0
02-10	轉速調整方法	0: 類比或數位調整 (RS-485 遙控 IO) 1: XH PFM 輸入調整 2: XH PWM 輸入調整 3: RS-485 Multi-drive Lite	0
02-03	運轉資料來源	依參數 02-10 設定而異。	0

5.2. 運轉控制方法

馬達運轉、停止、方向控制。

運轉控制方法	參數 02-10 轉速調整方法 設定	說明
直接 IO	0 ~ 3	所有模式皆可使用直接 IO 控制
RS-485 NET-IO	0 ~ 3	所有模式皆可使用 NET-IO 控制 (Multi-drive/Multi-drive Lite 時，轉速命令需由通訊下達)
RS-485 Multi-drive Lite	3	需將參數 02-10 設為 3 才可使用 Multi-drive Lite

5.2.1. 直接 IO

所有模式皆可使用直接 IO 控制。控制信號功能請參閱「[3.5 數位輸入信號功能](#)」。

5.2.2. RS-485 遙控 IO (NET-IO)

所有模式皆可使用 NET-IO 控制。

先以參數 09-01 ~ 09-08 設定 NET-IN 每個點

(NET-X0 to NET-X7)的功能。

再以通訊設定寄存器 1400h 控制每個點的 ON/OFF。

1400h 中每一個 Bit 對應一個 NET-IN 的 ON/OFF 設定

0 = OFF

1 = ON

請參閱「[9.5 RS-485 Modbus RTU 通訊控制範例 \(NET-IO\)](#)」。

NET-IN 功能參數:

ID	內容	設定範圍	初始值
09-01	NET-X0 輸入功能	0: NC 1: START/STOP (FWD) 2: CCW/CW (REV) 5: FREE	1
09-02	NET-X1 輸入功能	6: STOP-MODE 7: EBRAKE/ALM-RST	2
09-03	NET-X2 輸入功能	8: ALM-RST 9: STOP-MODE2 D.00	8
09-04	NET-X3 輸入功能	10: M0	6
09-05	NET-X4 輸入功能	11: M1	10
09-06	NET-X5 輸入功能	12: M2	11
09-07	NET-X6 輸入功能	13: EBRAKE/RUN 14: SERVO-ON	0
09-08	NET-X7 輸入功能	17: STOP 21: EXT-ERROR	0

NET-IN 指令位址:

位址 (Hex)	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
1400h	上位	-	-	-	-	-	-	-
	下位	NET-X7 ON/OFF	NET-X6 ON/OFF	NET-X5 ON/OFF	NET-X4 ON/OFF	NET-X3 ON/OFF	NET-X2 ON/OFF	NET-X1 ON/OFF

5.2.3. RS-485 Multi-drive Lite D.00

以 Modbus 協定為基礎，使用自定義功能碼，以特定的通訊協定設定馬達運轉。可用一個封包，控制 2 ~ 4 台驅動器進行不同的運轉行為。請參閱「[8 Multi-drive Lite \(RS-485\) 通訊控制功能 D.00](#)」。

5.3. 運轉資料設定方法選擇

參數 02-10「轉速調整方法」設定後，以參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.0 來選擇運轉資料設定方法。

5.3.1. 類比或數位調速時 運轉資料設定方法

參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 0: 速度控制。

參數 02-10「轉速調整方法」設為 0: 類比(電壓)或數位調速

參數 02-03「運轉資料來源」設定後，以 M0、M1、M2 輸入組合切換運轉資料 No.來對應不同的運轉資料設定方法。

參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.對應的運轉資料設定方法如下：

VR = 內部設定器 VR

A1/A2 = 外部類比(電壓)

D = 數位設定(參數/通訊)

參數 02-03 運轉資料來源	運轉資料 No.	轉速/Duty 設定方式	加速時間 設定方式	減速時間 設定方式	轉矩限制 設定方式	說明
0	0	VR	D	D	D	轉速由 M0 切換內部設定器 VR 或 外類比(電壓) A1 調整。 其他資料由數位設定。
	1	A1				
	2 ~ 7	D				
1	0 ~ 7	D	D	D	D	所有運轉資料數位設定。(RS-485 設定搭配 NET-IO)
2	0	VR	D	D	A2	轉速由 M0 切換內部設定器 VR 或 外類比(電壓)A1 調整。
	1	A1			D	轉矩限制外部類比(電壓) A2 調整。
	2 ~ 7	D				
3	0 ~ 7	D	D	D	A2	轉矩限制外部類比(電壓) A2 調整。
4	0 ~ 7	A1	D	D	D	轉速外部類比(電壓) A1 調整。
5	0	A1	VR	VR	A2	轉速與轉矩限制外部類比(電壓)A1/A2 調整。
	1 ~ 7	D	D	D	D	加/減速時間內部設定器 VR 調整。
6	0	A1	VR	VR	D	轉速外部類比(電壓) A1 調整。
	1 ~ 7	D	D	D		加/減速時間內部設定器 VR 調整。
7	0	A1	A2	A2	VR	轉速外部類比(電壓) A1 調整。
	1				D	加/減速時間外部類比(電壓) A2 調整。
	2 ~ 7					轉矩限制內部設定器 VR 調整。

5.3.2. PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法

參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 0: 速度控制。

使用脈波頻率調速時 參數 02-10「轉速調整方法」設為 1: PFM 輸入調速

使用脈波 PWM 調速時 參數 02-10「轉速調整方法」設為 2: PWM 輸入調速

參數 02-03「運轉資料來源」設定後，以 M0、M1、M2 輸入組合切換運轉資料 No.來對應不同的運轉資料設定方法。

參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.對應的運轉資料設定方法如下：

VR = 內部設定器 VR

A1/A2 = 外部類比(電壓)

D = 數位設定(參數/通訊)

Pulse = PFM or PWM

參數 02-03 運轉資料來源	運轉資料 No.	轉速/Duty 設定方式	加速時間 設定方式	減速時間 設定方式	轉矩限制 設定方式	說明
0	0 ~ 7	Pulse	D	D	D	轉速/Duty 由脈波調整。 其他運轉資料數位設定。(RS-485 設定)
1	0 ~ 1	Pulse	A1	A2	D	轉速/Duty 由脈波調整。 加/減速時間外部類比(電壓)A1/A2 調整。
	2 ~ 7		D	D		轉矩限制數位設定。(RS-485 設定)
2	0 ~ 1	Pulse	A1	A2	VR	轉速/Duty 由脈波調整。 加/減速時間外部類比(電壓)A1/A2 調整。
	2 ~ 7		D	D	D	轉矩限制內部設定器 VR 調整。
3	0 ~ 1	Pulse	D	D	A2	轉速/Duty 由脈波調整。 加/減速時間數位設定。(RS-485 設定)
	2 ~ 7		D	D	D	轉矩限制外部類比(電壓) A2 調整。

- 例： 設定 PWM 95% → 目標轉速 3000 r/min
 設定 PWM 50% → 目標轉速 1553 r/min
 設定 PWM 3% → 馬達停止

5.4.6. RS-485 Multi-Drive Lite 調速 D.00

參數設置

- 參數 08-01「控制模式」設為 0：速度控制。
 參數 02-10「轉速調整方法」設為 3：RS-485 Multi-drive Lite
 參數 02-03「運轉資料來源」設為 1。
 加速時間、減速時間、轉矩限制用數位設定。
 可以 M0、M1、M2 輸入組合切換不同的運轉資料 No.來設定。

5.5. 加/減速時間設定

加速時間是指馬達自停止狀態到達 3000 r/min 為止的時間。
 減速時間是指 3000 r/min 至馬達停止為止的時間。

設定範圍: 0.1 ~ 10.0 sec

實際的加/減速時間因使用條件、負載慣性、轉矩等而異。

無法順利加/減速時，請重新檢視使用條件與設定。

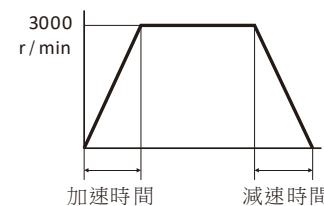
相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-04	外部輸入調整信號範圍	設定外部類比(電壓)A1/A2 電壓使用範圍。	0: 0 ~ 5 VDC (類比最大電壓值=4.8 VDC) 1: 0 ~ 10 VDC (類比最大電壓值=9.8 VDC)	0
02-06	外部輸入調整信號 OFFSET	類比(電壓)A1/A2 的 OFFSET 電壓	0 ~ 200. : 1=0.01 VDC	10
02-09	加/減速設定極性	內部設定器 VR 或外部類比(電壓)設定加/減速時間時，CCW 轉到底/電壓最小的定義	0: 時間最長 1: 時間最短	1
03-03	VR 調整加減速上限	時間調整最大值(最慢)	1 ~ 100 (1=0.1 s)	100
03-04	VR 調整加減速下限	時間調整最小值(最快)	1 ~ 100 (1=0.1 s)	1

5.5.1. 加/減速時間 內部設定器 VR 設定

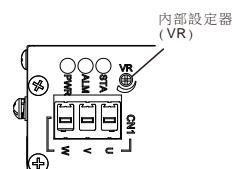
參數設置

- 類比或數位調速時請參閱
[「5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法」](#)。
 PFM/PWM 調速時請參閱
[「5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法」](#)。



設定方式

- 以絕緣螺絲起子轉內部設定器 VR 調整加減速。
 以「加/減速設定極性」
 參數(02-09)設定旋轉方向定義。



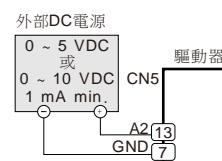
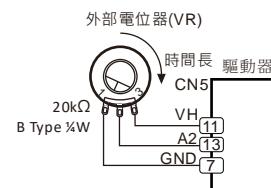
5.5.2. 外部類比(模擬量)A2 調整加/減速時間

參數設置

- 類比或數位調速時請參閱 「[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法](#)」。
 PFM/PWM 調速時請參閱 「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。

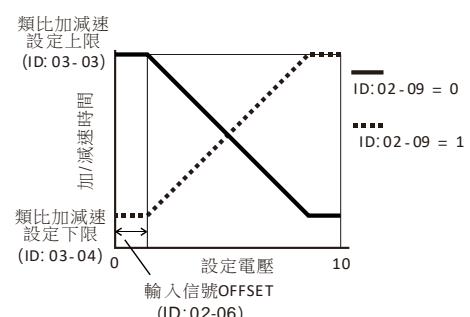
設定方式

- 外部電位器調整
 將參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」設為 0 (0~5VDC)
 以 20kΩ 電位器連接至 VH、A2、GND。
- 外部直流電壓 0 ~ 5VDC 或 0 ~ 10VDC 調整參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」
 依照使用電壓範圍設定。外部直流電壓連接至 A2、GND。



設定說明

- 參數 02-09「加/減速設定極性」 = 0
 加/減速時間 = $\frac{\text{調整上限} - (\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET})}{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}}$ (ID:03-03) (ID:03-04)
 $\text{調整上限} - (\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}}{(4.8 \text{ or } 9.8 \text{ VDC})}$ (ID:02-06)
- 參數 02-09「加/減速設定極性」 = 1
 加/減速時間 = $\frac{\text{調整上限} - (\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET})}{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}} + \text{調整下限}$ (ID:03-03) (ID:03-04)
 $(\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}}{(4.8 \text{ or } 9.8 \text{ VDC})}$ (ID:02-06) (ID:03-04)



NOTE 若目標超過上限/下限設定，目標會被強制設為上限/下限。

初始設定

轉矩限制 = (設定電壓 - 0.1VDC) * 9.9 / 4.7 + 0.1 s

例： 設定電壓 5V → 10.0 sec 設定電壓 3V → 6.2 sec

5.5.3. 加/減速時間 數位設定

參數設置

類比或數位調速時請參閱「[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法](#)」。

PFM/PWM 調速時請參閱「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。

設定方式

利用通訊設定 8 組運轉資料 No. 的加速時間與減速時間。並以 M0、M1、M2 輸入組合切換不同的運轉資料 No. 來設定。
通訊協定請參閱「[9 RS-485 通訊功能](#)」。

加/減速時間運轉資料 RAM 寄存器位置				單位: 0.1 sec
運轉資料 No.	ID	加速時間 RAM 寄存器位置	加速時間 EEP 寄存器位置	
0	04-01	4000h	0400h	
1	04-02	4001h	0401h	
2	04-03	4002h	0402h	
3	04-04	4003h	0403h	
4	04-05	4004h	0404h	
5	04-06	4005h	0405h	
6	04-07	4006h	0406h	
7	04-08	4007h	0407h	

運轉資料 No.	ID	減速時間 RAM 寄存器位置	減速時間 EEP 寄存器位置
0	04-09	4008h	0408h
1	04-10	4009h	0409h
2	04-11	400Ah	040Ah
3	04-12	400Bh	040Bh
4	04-13	400Ch	040Ch
5	04-14	400Dh	040Dh
6	04-15	400Eh	040Eh
7	04-16	400Fh	040Fh

5.6. 轉矩限制設定

可限制馬達的輸出轉矩。轉矩限制功能作動時的行為，可以使用參數 05-07「轉矩限制堵轉 Alarm」設定。

設定範圍: 類比設定 10 ~ 200%

數位設定 0 ~ 200%

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-04	外部輸入調整信號範圍	設定外部類比輸入 A1 電壓使用範圍。	0: 0 ~ 5 VDC (類比最大電壓值=4.8 VDC) 1: 0 ~ 10 VDC (類比最大電壓值=9.8 VDC)	0
02-06	外部輸入調整信號 OFFSET	類比輸入 A1 的 OFFSET 電壓	0 ~ 200.: 1=0.01 VDC	20
03-05	調整轉矩限制上限	轉矩限制類比調整最大值	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	2000
03-06	調整轉矩限制下限	轉矩限制類比調整最小值	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	100

5.6.1. 轉矩限制 內部設定器 VR 設定

參數設置

類比或數位調速時請參閱

「[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法](#)」。

PFM/PWM 調速時請參閱

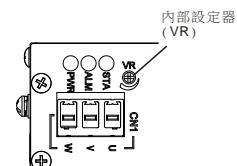
「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。

設定方式

以絕緣螺絲起子轉內部設定器

VR 調整轉矩限制。

可利用調整轉矩限制上下限參數(ID:03-05,03-06)來變更調整範圍。



5.6.2. 轉矩限制 外部類比(模擬量)設定

參數設置

類比或數位調速時請參閱「[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法](#)」。

PFM/PWM 調速時請參閱「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。

輸入電壓對應的轉矩限制由參數 03-05「調整轉矩限制上限」與參數 03-06「調整轉矩限制下限」設定。

設定方式

- 外部電位器調整

將參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」設為 0 (0~5VDC) 以 20kΩ 電位器連接至 VH、A2、GND。

- 外部直流電壓 0 ~ 5VDC 或 0 ~ 10VDC 調整

參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」依照使用電壓範圍設定。外部直流電壓連接至 A2、GND。

設定說明

$$\text{轉矩限制} = \frac{(\text{ID:03-05}) - (\text{ID:03-06})}{\text{調整上限} - \text{調整下限}} + \text{調整下限}$$

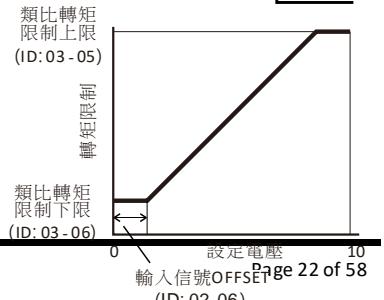
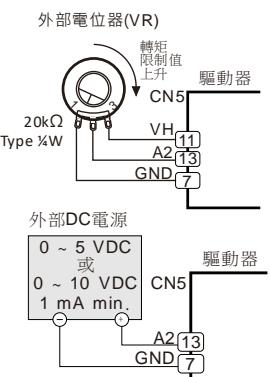
$$(\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{(\text{ID:02-06})}{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}} + \text{調整下限}$$

$$(4.8 \text{ or } 9.8 \text{ VDC}) \quad (\text{ID:02-06})$$

NOTE 若目標超過上限/下限設定，目標會被強制設為上限/下限。

初始設定

$$\text{轉矩限制} = (\text{設定電壓} - 0.1\text{VDC}) * 190 / 4.7 + 10.0\%$$



E BRAKE 設為 ON，馬達無法運轉。
要使馬達運轉，請確認 E BRAKE 設為 OFF。

5.7.2. 停止與保持力

馬達停止的方式可由 STOP-MODE 選擇 (E BRAKE 輸入功能除外，E BRAKE 為立即停止)。

STOP-MODE 為 ON，馬達停止方式為立即停止。

STOP-MODE 為 OFF，馬達停止方式為減速停止。未配置任何輸入為 STOP-MODE 功能時，STOP-MODE 為 OFF。

馬達停止後，由參數 08-11「馬達停止設定」設定馬達是否產生保持力(激磁)。

Hall 參數 08-11「馬達停止設定」設為 2：簡易位置保持，則馬達停止時會產生較弱的保持力，輸出約額定轉矩 50% 的保持力。

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
08-11	停止保持力設定	非位置控制時，要馬達停止時產生保持力，請設定為 1(制動剎車)或 2(簡易位置保持)	<ul style="list-style-type: none"> 0: Free 1: Servo-lock ENC 1: 制動剎車 Hall 2: 簡易位置保持 Hall C.02 	0

NOTE 將驅動器的供應設為 OFF 時，則失去保持力。

NOTE 此功能於參數 08-01「控制模式」為 2：位置控制時無效。

5.7.3. 旋轉方向

馬達出力軸轉向定義可利用參數變更。方向設定方式請參閱「[5.7.1 運轉與停止](#)」。

相關參數

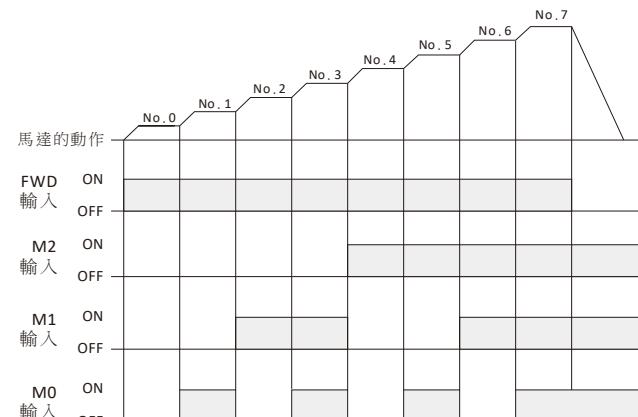
ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
01-04	馬達轉向定義	設定馬達正轉(CW)的定義。	0: Top (由馬達軸端觀看) 1: Bottom (由馬達底部觀看)	0

NOTE 馬達搭配減速機後，減速機出力軸方向定義會因不同減速機型號而異。

5.7.4. 多段運轉資料切換 (數位設定)

輸入功能 M0、M1、M2 組合，可切換最多 8 個運轉資料。

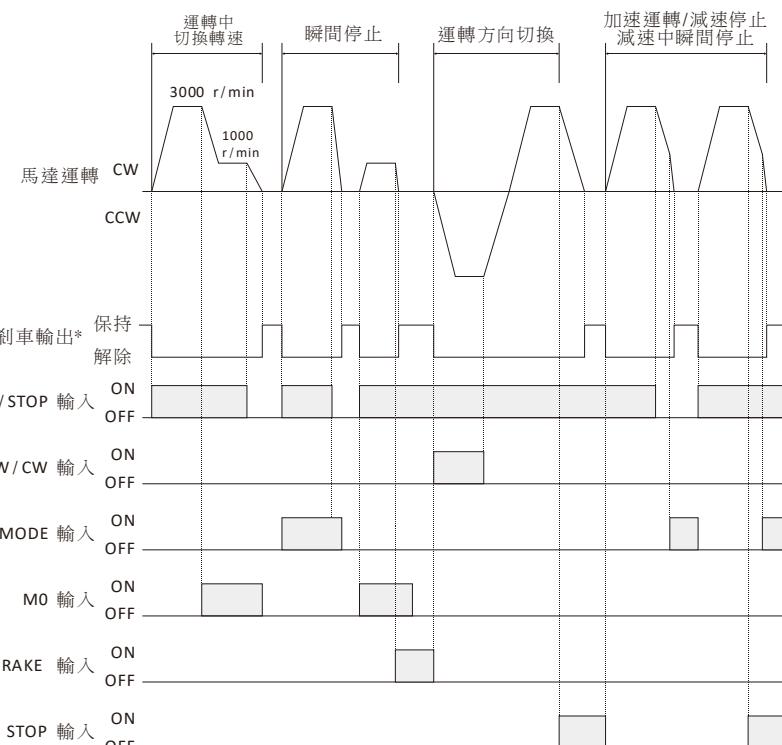
	M2	M1	M0
No.			
0	OFF	OFF	OFF
1	OFF	OFF	ON
2	OFF	ON	OFF
3	OFF	ON	ON
4	ON	OFF	OFF
5	ON	OFF	ON
6	ON	ON	OFF
7	ON	ON	ON



5.7.5. 運轉模式範例

以內部設定器 VR 設定為 3600 r/min，
以外部直流電壓(A1)設定為 1000 r/min，
使用 M0 輸入切換 2 段速度時的範例。

NOTE 直接 I/O 最多可設定 5 組輸入功能，
範例為搭配不同輸入功能運轉的示意圖。
NOTE 各信號的相隔時間請確保在 10 ms 以上。



6. Duty 控制模式 (開環)

6.1. Duty 控制模式概要

以輸出電壓 PWM%為主要控命令的開環控制。可用參數配置選用不同的運轉控制方法與運轉資料設定方法。

參數設置

- 參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
- 轉速控制方法由參數 02-10「轉速調整方法」設置。
- 運轉資料的設定方法由參數 02-03「運轉資料來源設定」設置。

運轉控制方法

- 馬達運轉、停止、方向控制。
- 直接 IO: 實體接線 IO 信號。
 - RS-485 NET-IO: 通訊指令設定的 IO 信號。
 - RS-485 Multi-drive Lite: 多台控制通訊專用協定。

運轉資料

- 主要控制命令: 輸出 PWM(電壓)%。
- 加速時間: 輸出電壓由 0 到 100%的時間。
- 減速時間: 輸出電壓由 100 到 0%的時間。
- 轉矩限制: 馬達輸出轉矩 % 限制。

相關參數

ID	參數名稱	設定範圍	預設
08-01	控制模式	0: 速度控制 (Speed) 1: Duty 控制 2: 位置控制	0
02-10	轉速調整方法	0: 類比或數位調整 (RS-485 遠端 I/O) 1: XH PFM 輸入調整 2: XH PWM 輸入調整 3: RS-485 Multi-drive Lite D.00	0
02-03	運轉資料來源	依參數 02-10 設定而異。	0

6.2. Duty 模式運轉控制方法

馬達運轉、停止、方向控制。

Duty 模式運轉控制方法與轉速模式相同。請參閱「[5.2 運轉控制方法](#)」。

6.3. Duty 設定

相關參數

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值
02-04	外部輸入調整 信號範圍	速度控制時: 外部類比輸入 A1 電壓使用範圍。 Duty 控制時: A1 調整 Duty 電壓使用範圍 PFM/PWM 輸入調整 Duty 的信號使用範圍。	0: 0 ~ 5 VDC (類比最大電壓值=4.8 VDC) 1: 0 ~ 10 VDC (類比最大電壓值=9.8 VDC)	0
02-06	外部輸入調整 信號 OFFSET (偏移量)	類比輸入 A1 的 OFFSET(原點)電壓 PFM 輸入頻率的 OFFSET(原點) PWM 輸入 Duty % 的 OFFSET(原點)	0 ~ 200 類比 A1 調整時: 1=0.01 VDC PFM 輸入調整時: 1=2 Hz PWM 輸入調整時: 1=0.1%	10
03-07	Duty 輸出上限	Duty 調整最高值 02-04 設為 0 時 外部類比輸入 4.8VDC 時對應的 Duty PFM 輸入 960Hz 時對應的 Duty PWM 輸入 48% 時對應的 Duty 02-04 設為 1 時 外部類比輸入 9.8VDC 時對應的 Duty PFM 輸入 1.96KHz 時對應的 Duty PWM 輸入 98% 時對應的 Duty	0 ~ 1000 (1=0.01%)	1000
03-08	Duty 輸出下限	類比/PFM 輸入/PWM 輸入信號 OFFSET 值(02-06)對應的 Duty 輸出	0 ~ 1000 (1=0.01%)	0

NOTE 若 Duty 設定過小，馬達可能無法轉動。

6.3.1. 內部設定器 VR 調 Duty

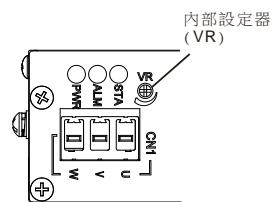
參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
 參數 02-10「轉速調整方法」設為 0: 類比(電壓)或數位調速。
 參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.0 配置
 請參閱 [\[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法\]](#)。

02-03 運轉資料來源	運轉資料 No.
0	0
2	0

設定方式

以絕緣螺絲起子將內部
 設定器 VR 往順時針
 方向轉動，速度將變快。
 調整範圍可由參數
 03-07「Duty 輸出上限」與
 03-08「Duty 輸出下限」設定。



6.3.2. 外部類比(模擬量)調 Duty

參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
 參數 02-10「轉速調整方法」設為 0: 類比(電壓)或數位調速。
 參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.0 配置
 請參閱 [\[5.3.1 類比或數位調速時 運轉資料設定方法\]](#)。

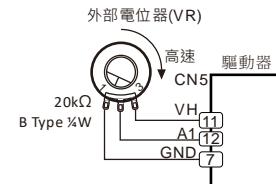
02-03 運轉資料來源	運轉資料 No.
0	1
2	1
4	0 ~ 7
5	0
6	0
7	0 ~ 1

設定方式

- 外部電位器調整

將參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」設為 0 (0~5VDC)
 以 20kΩ 電位器連接至 VH、A1、GND。

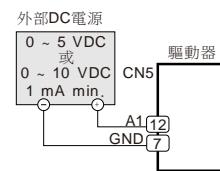
輸入信號(電壓)	對應輸出
4.8VDC	參數 03-07「Duty 輸出上限」
外部輸入調整信號 OFFSET(ID:02-06)	參數 03-08「Duty 輸出下限」



- 外部直流電壓 0 ~ 5VDC 或 0 ~ 10VDC 調整

參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」依照使用電壓範圍設定。
 外部直流電壓連接至 A1、GND。

參數 02-04 設定	輸入信號(電壓)	對應輸出
0 (0 ~ 5VDC)	4.8VDC	參數 03-07「Duty 輸出上限」
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	參數 03-08「Duty 輸出下限」
1 (0 ~ 10VDC)	9.8VDC	參數 03-07「Duty 輸出上限」
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	參數 03-08「Duty 輸出下限」



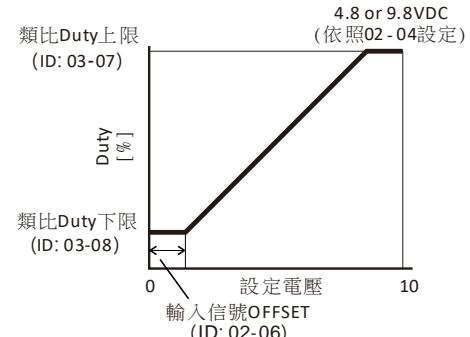
設定說明

$$\text{目標 Duty} = \frac{(\text{ID:03-07}) - (\text{ID:03-08})}{\text{調整上限} - \text{調整下限}} + \text{調整下限}$$

$$(\text{設定電壓} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{\text{類比最大電壓值} - \text{輸入信號 OFFSET}}{(4.8 \text{ or } 9.8 \text{ VDC})} + \text{ID:03-08}$$

建議設定

目標 Duty = (設定電壓 - 0.1VDC) * 100.0/(4.8-0.1) + 0 %
 例： 設定電壓 5.0V → 目標 Duty 100.0%
 設定電壓 2.0V → 目標 Duty 40.4%
 設定電壓 0.05V → 馬達停止 (0%)



6.3.3. 脈波頻率 PFM 調 Duty

參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
 參數 02-10「轉速調整方法」設為 1: PFM 輸入調速。
 參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.0 配置。
 請參閱「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。
NOTE 與類比或數位調速、PWM 輸入調速共用參數，
 使用前需先設定相關參數。參數建議設定如下：

ID	名稱	設定範圍	建議設定
02-04	外部輸入調整信號範圍	0: 最大 960Hz 1: 最大 1.96kHz	1
02-06	外部輸入調整信號 OFFSET(偏移量)	0~200: 1=2 Hz	100
03-07	Duty 輸出上限	0 ~ 1000 (1=0.01%)	1000
03-08	Duty 輸出下限	0 ~ 1000 (1=0.01%)	0

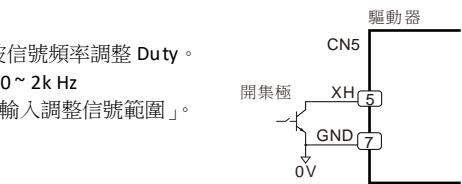
參數 02-04 設定	輸入信號(電壓)	對應輸出
0	960Hz	100.0 %
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	0.0%
1	1.96kHz	100.0 %
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	0.0%

設定說明

$$\text{目標 Duty} = \frac{(\text{設定頻率} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{\text{調整上限}-\text{調整下限}}{\text{最大頻率}-\text{輸入信號 OFFSET}} + \text{調整下限}}{(\text{ID:02-06}) \quad (960\text{Hz or } 1.96\text{kHz}) \quad (\text{ID:02-06}) \quad (\text{ID:03-08})}$$

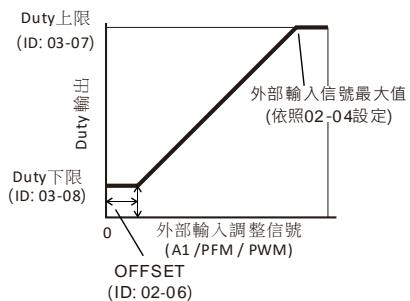
建議設定

目標 Duty = (設定頻率 - 200) * 100.0 / (1960-200) + 0 %
 例： 設定頻率 1.96kHz → 目標 Duty 100.0%
 設定頻率 1kHz → 目標 Duty 45.5%
 設定頻率 100Hz → 馬達停止 (0%)



設定方式

以 X5(XH) 輸入接收脈波信號頻率調整 Duty。
 適用脈波頻率範圍: 100 ~ 2k Hz
 可由參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」。



6.3.4. 脈波 PWM 調速 Duty

參數設置

參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
 參數 02-10「轉速調整方法」設為 2: PWM 輸入調速。
 參數 02-03「運轉資料來源」與運轉資料 No.0 配置。
 請參閱「[5.3.2 PFM/PWM 調速時 運轉資料設定方法](#)」。
NOTE 與類比或數位調速、PFM 輸入調速共用參數，
 使用前需先設定相關參數。參數建議設定如下：

ID	名稱	設定範圍	建議設定
02-04	外部輸入調整信號範圍	0: 最大 48% 1: 最大 98%	1
02-06	外部輸入調整信號 OFFSET(偏移量)	0~200: 1=0.1%	50
03-07	Duty 輸出上限	0 ~ 1000 (1=0.01%)	1000
03-08	Duty 輸出下限	0 ~ 1000 (1=0.01%)	0
08-09	XH PWM 信號 OFFSET	0 ~ 32767 (1=+0.0167 us) 65535 ~ 32768 (65535 = -0.0167 us)	0

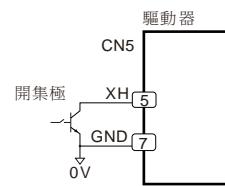
參數 02-04 設定	輸入信號(電壓)	對應輸出
0	48%	100.0 %
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	0.0%
1	98%	100.0 %
	外部輸入調整信號 OFFSET (ID:02-06)	0.0%

設定說明

$$\text{目標 Duty} = \frac{(\text{設定 PWM} - \text{輸入信號 OFFSET}) \times \frac{\text{調整上限}-\text{調整下限}}{\text{最大 PWM}-\text{輸入信號 OFFSET}} + \text{調整下限}}{(\text{ID:02-06}) \quad (48\% \text{ or } 98\%) \quad (\text{ID:02-06}) \quad (\text{ID:03-08})}$$

建議設定

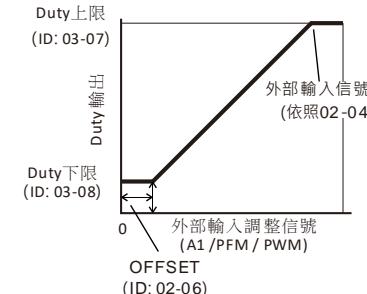
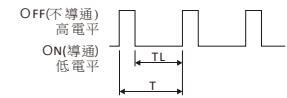
目標 Duty = (設定 PWM - 5) * 100.0 / (98-5) + 0 %
 例： 設定 Duty 98% → 目標 Duty 100.0%
 設定 Duty 50% → 目標 Duty 48.38%
 設定 Duty 4% → 馬達停止 (0%)



設定方式

以 X5(XH) 輸入接收脈波信號 PWM 調整 Duty。
 適用脈波頻率範圍: 100 ~ 500 Hz；
 適用 PWM 範圍: 1 ~ 99%
 可由參數 02-04「外部輸入調整信號範圍」。
NOTE PWM 輸入有效 Duty 為低電平。

Duty = 低電平脈寬(TL) / 脈波周期(T)。



6.4. Duty 模式 加/減速時間 與 轉矩限制設定

Duty 模式中 加速時間是指驅動器輸出 0% 到 100% 為止的時間。
 減速時間是指驅動器輸出 100% 到 0% 為止的時間。
 設定範圍: 0.1 ~ 10.0 sec
 可設定的方式與速度控制模式相同，
 請參閱「[5.5 加/減速時間設定](#)」。

轉矩限制與速度控制模式完全相同，
 請參閱「[5.6 轉矩限制設定](#)」。

7. 位置控制模式 Multi-drive (RS-485)通訊控制

7.1. Multi-drive 通訊控制概要

透過 RS-485 以 Modbus 協定為基礎，使用自定義功能碼，以特定的通訊協定設定馬達運轉。可用一個封包，控制 1 ~ 4 台驅動器進行不同的運轉行為。並可指定各個驅動器回應資料，節省通訊資料量。

進行通訊之前請確認驅動器以下設置。

所有設置在設定完成後要重新給電才會生效。

NOTE 僅支援 Encoder 機種: EVDR-K045CQE、EVDR-N045CQE。

參數設置

- 參數 08-01「控制模式」設為 2: 位置控制。(此時停止保持力設定參數 08-11 無效，驅動器 SERVO-ON 後即有保持力)
- 設定參數 08-15「位置指令形式」。
- 運轉資料須使用數位設定方法。可利用通訊進行設定。

7.2. 運轉資料與相關參數說明

NOTE 運轉中通訊控制寄存器位址請用 RAM。

NOTE 運轉資料 No.可用 M0、M1、M2 切換，一般不需要切換，默認指使用運轉資料 No.0。

ID	寄存器位址 EEP (RAM)	名稱	內容	設定範圍	初始值														
08-01	0800h	控制模式	設定主要控制模式。	0: 速度控制 (Speed) 1: Duty 控制 (Duty) 2: 位置控制/Multi-Drive (Position)	0														
08-15	080Eh	位置指令形式	設定位置指令的形式。	0: Index + Step 1: Step 上位 + Step 下位	0														
03-09	0308h (3F08h)	轉速限制 No.0	設定位置控制時的轉速限制。 為馬達軸的轉速。	60 ~ 10000 r/min	3000														
04-01	0400h (4000h)	加速時間 No.0	設定馬達由停止到達 3000 r/min 的時間。	1 ~ 100 (1=0.1 s)	10														
04-09	0408h (4008h)	減速時間 No.0	設定馬達由 3000 r/min 到達停止的時間。	1 ~ 100 (1=0.1 s)	10														
07-01	0700h (4300h)	轉矩限制 No.0	設定限制馬達輸出轉矩。	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	2000														
09-09	0908h	RTU C3.5 Min	Modbus RTU C3.5 時間設定	0 = 1.75ms 1 = 1.5ms 2 = 1.25ms 3 = 1ms 4 = 0.75ms 5 = 0.5ms	0														
09-12	090Bh	RS-485 通訊逾時	RS-485 通訊逾時時間	0: 無效 0 ~ 1000 ms	0														
09-13	090Ch	RS-485 通訊異常次數	RS-485 通訊異常超過此設定值啟動 Alarm	1 ~ 10 次	0														
09-16	090Fh	RS-485 通訊設定	RS-485 訊號與協定設定 通訊物理層設定 Bit field <table border="1"> <tr> <th>Bit</th> <th>說明</th> </tr> <tr> <td>0</td> <td>Parity</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Stop bit</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Data</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>例外應答格式</td> </tr> <tr> <td>5~15</td> <td>保留</td> </tr> </table>	Bit	說明	0	Parity	1		2	Stop bit	3	Data	4	例外應答格式	5~15	保留	Parity: 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even Stop Bits: 0: 1 bit 1: 2 bits Data Bits: 0: 8 bits 1: 7 bits	0
Bit	說明																		
0	Parity																		
1																			
2	Stop bit																		
3	Data																		
4	例外應答格式																		
5~15	保留																		

7.3. Multi-drive 通訊方式

採用 Modbus 協定為基礎。主站以廣播配合特殊功能碼對多個從站發送詢問信息(最多 4 個從站)。

從站將依照詢問訊息內容依序回應。可個別設定從站是否應答與應答內容。

範例 1

4 台從站，所有從站都有應答



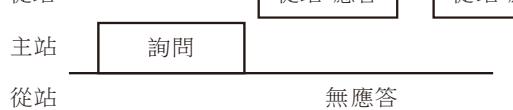
範例 2

4 台從站，僅 2、4 有應答

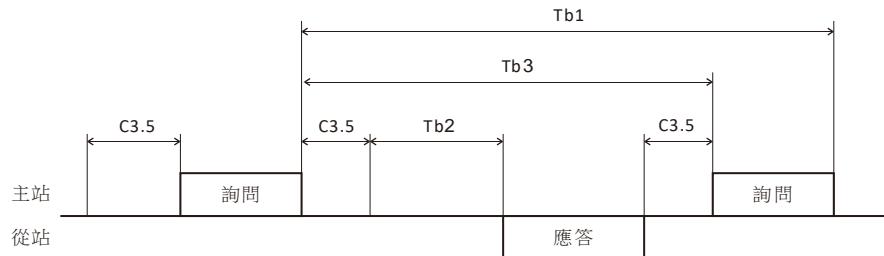


範例 3

4 台從站，皆無應答



7.4. 通訊時序



符號	名稱	說明
Tb1	通訊逾時	驅動器監視詢問的間隔。當間隔時間超過「RS-485 通訊逾時」參數(09-12)設定的時間，會發生通訊逾時 alarm。(初始值：無監視)
Tb2	指令處理時間	使用 RTU 協定，實際的傳送等待時間為 C3.5 + 指令處理時間，約為 3 ~ 5 ms。
Tb3	Broadcast 間隔	Broadcast 時，每次詢問間隔需求。(2 台控制+回應間隔約需 10ms)。
C3.5	靜止間隔	使用 RTU 協定，發送等待時間，請務必空 3.5 個字以上的間隔。通訊速度超過 19200 bps 時，請間隔 1.75 ms 以上。C3.5 可用參數 09-09 設定。

7.5. 位置資料

由通訊指令直接下達。定位運轉的位置資料與連續運轉的轉速資料。位置指令有兩種形式可以選擇。

位置指令形式 參數 08-15	項目	內容	設定範圍
0 / 1	轉速	連續運轉時的轉速。	-4000 ~ 4000 r/min。
	位置 Index	設定定位運轉馬達轉軸圈數(移動量)。 每圈馬達軸旋轉 360°。預設 10,000 Steps = 1 Index	-32,768 ~ 32,767 圈。
	位置 Step	設定定位運轉馬達的位置(移動量)。 預設每 step 馬達軸旋轉 0.036°。預設 10,000 Steps = 1 Index	0 ~ 10,000 step。
1	位置 Step(上位)	設定定位運轉馬達的位置(移動量)。	-327,680,000 ~ 327,670,000 step。
	位置 Step(下位)	預設每 step 馬達軸旋轉 0.036°。	(上位、下位各為 16bit)

7.5.1. 資料設定 (DATAn)

每個指令資料，分為高位元(DATAn-1)與低位元(DATAn-2)。各為 16 bits。

轉速指令資料設定

轉速指令資料為 unsigned int(16 bits)。在訊息資料內，固定使用低位元。高位元不使用。

位置指令資料設定 (08-15 設為 0 時)

高位元(DATAn-1)：位置 Index。

格式為 signed int(16 bits)，有分正負。

出廠設定範圍(單位) : -32,768 ~ 32,767(圈)

低位元(DATAn-2)：位置 Step。

格式為 unsigned int(16 bits)，為正整數。

出廠設定範圍(單位) : 0 ~ 10,000 (step)

位置指令資料設定例 (08-15 設為 0 時)

Example1: CW 轉兩圈又 1/4：高位元 = 2(0002h)，低位元 = 2500(09C5h)，1/4 圈)

Example2: CCW 轉兩圈又 1/4：高位元 = -3(FFF3h)，低位元 = 7500(1D4Ch)，3/4 圈)

NOTE Step 為正整數，因此需特別注意 CCW 的設定方式。

範例中轉兩圈又 1/4 的設定方式為負 3 圈 + 3/4 圈。

位置指令資料設定 (08-15 設為 1 時)

高位元(DATAn-1)與低位元(DATAn-2)組合出 32bit 位置

Step。格式為 signed int(32 bits)，有分正負。

出廠設定範圍(單位) : -327,680,000 ~ 327,670,000 step

位置指令資料設定例 (08-15 設為 1 時)

Example1: CW 轉兩圈又 1/4：高位元 = 0(0000h)，低位元 = 22500(57E4h)

Example2: CCW 轉兩圈又 1/4：高位元 = -1(FFFFh)，低位元 = -22500(A81Ch)

7.6. Multi-drive Modbus 功能碼 (FC)

以 Modbus 協定為基礎，使用自定義功能碼來下達指令，功能碼如下：

FC	Decimal	功能	說明
65h	101	主站(Master)詢問多台從站(Slave)	僅能以廣播(Broadcast, ID=0)發送。
66h	102	正常應答。	驅動器收到 65h 的 FC 後，若可正常執行，將以 66h 的 FC 應答。 若有多台驅動器，會依序應答。
67h	103	例外應答(有異常)。	驅動器收到 65h 的 FC 後，若無法正常執行，將以 67h 的 FC 應答。 若有多台驅動器，會依序應答。

NOTE 驅動器為從站(Slave)。上控 Master 以 FC 65h 下達指令。

7.7. Multi-Drive 詢問信息格式 (FC65h)

使用 Modbus RTU，需在封包後加 CRC。

Modbus	訊息	代碼範例	Byte	說明
從站	ID	00h	1	Modbus SlaveID 固定為 0，FC 65h 必需使用廣播模式。
功能碼	FC	65h	1	上控下達多台同動的 FC (自定義特殊 FC)
	SubID Num	02h	1	要同時控制的驅動器數量，最多為 4 台。
	SubID1	01h	1	第 1 台驅動器 SlaveID。
	CMD1	0Ch	1	對第 1 台驅動器下的運轉指令
	DATA1-1	0000h	2	SubID1 第 1 筆資料，不同指令，資料定義不同。資料共有 2 筆。
	DATA1-2	0010h	2	SubID1 第 2 筆資料，不同指令，資料定義不同。資料共有 2 筆。
	SubID2	02h	1	第 2 台驅動器 SlaveID。第 2 台驅動器，將會再接受到第 1 台回應後，開始回傳。
	CMD2	0Ch	1	對第 2 台驅動器下的運轉指令
	DATA2-1	0000h	2	SubID2 第 1 筆資料，不同指令，資料定義不同。資料共有 2 筆。
	DATA2-2	0010h	2	SubID2 第 2 筆資料，不同指令，資料定義不同。資料共有 2 筆。
	SubID3	-	1	依此類推。 注意當 SubID Num 為 1 台時，資料訊息只到 DATA1-2。 若 SubID Num 為 4 台時，資料訊息到 DATA4-2。
	CMD3	-	1	
	DATA3-1	-	2	
	DATA3-2	-	2	
	SubID4	-	1	
	CMD4	-	1	
	DATA4-1	-	2	
	DATA4-2	-	2	
CRC	CRC	-	2	檢查碼

7.8. Multi-Drive 應答信息格式 (FC 66h, 67h)

FC 66h 與 67h 為驅動器回傳應答使用的功能碼。驅動器會依照主站最近一次 FC 65h 指令中的 Sub ID 的排序與是否 Echo 依序回傳資料。回傳內容為接收到 FC65h 時的馬達運轉資料。

NOTE 驅動器 FC66h 與 67h 的應答資料 DATA，並非應答時的運轉資料。驅動器會在接收到 FC 65h 指令時進行取樣。
在應答時，回覆最近一次所取樣的資料。

使用 Modbus RTU，需在封包後加 CRC。

Modbus	信息	範例代碼	Byte	說明
從站位址	ID	01h	1	從站驅動器的 Slave ID
功能碼	FC	66h 或 67h	1	驅動器 FC 65h 後的應答功能碼。 66h 表示正常應答 67h 表示異常應答
資料	DATA1	0000h	2	目前馬達位置 Index (位置高位元) (接收到 FC65h 時的位置)
	DATA2	0010h	2	目前馬達位置 Step (位置低位元) (接收到 FC65h 時的位置)
CRC	CRC	-	2	檢查碼

7.9. Multi-drive 指令列表 (CMD)

FC 65 信息中可的指令(CMD1、CMD2...)與指令資料(DATA)定義如下:

運動指令可分為有應答與不應答。

接收後應答(Echo)：驅動器接收指令後應答。

接收後不應答(NoEcho)：驅動器接收指令後不應答。NoEcho 指令碼為 Echo 指令碼+100。

馬達可於轉速與位置模式熱切換。

指令 名稱	代碼 (Hex)		說明	作動條件	DATA 定義。 0 = 固定填 0	
	Echo	NoEcho				
ISTOP	0 (00h)	100	立即停機 (轉速模式) 啟動/停止與轉速設定。(轉速模式) DATAn-2 為設定轉速。	馬達運轉中	0	0
JG	10 (0Ah)	110	• DATAn-2 > 0 馬達 CW 運轉。 • DATAn-2 < 0 馬達 CCW 運轉。 • DATAn-2 = 0 馬達停止。 (停止方式由 STOP-MODE 設定) STOP-MODE = ON: 剎車急停 STOP-MODE = OFF: 減速停止	驅動器使能(SVON) 驅動器沒正常(無報警)	0	目標轉速 r/min
FREE	5 (05h)	105	馬達不激磁		0	0
SVON	6 (06h)	106	馬達使能/激磁 (servo on)	02-14 設定為 1 或 2 時	0	0
SVOFF	7 (07h)	107	馬達不使能 (Servo off) 可 Reset 報警		0	0
IMR	11 (0Bh)	111	立即岔斷進行相對位移減速停機(位置模式) 以目前位置為起點，移動設定的距離。 減速時間 = 移動量 × 2 / 接受指令時的轉速	馬達運轉中	移動距離 (上位)	移動距離 (下位)
MR	12 (0Ch)	112	相對位置移動 (位置模式) 以目前位置為起點，移動設定的距離。 加/減速時間與轉速由運轉資料設定。	驅動器使能(SVON) 馬達停止時	移動距離 (上位)	移動距離 (下位)
MA	13 (0Dh)	113	絕對位置移動 (位置模式) 移動到設定的位置。 加/減速時間與轉速由運轉資料設定。	驅動器使能(SVON) 馬達停止時	位置(上位)	位置(下位)
CS	14 (0Eh)	114	重置目標位置與目前位置 (位置模式)	驅動器使能(SVON) 馬達停止時 或 轉速模式時	位置(上位) 重置值	位置下位 重置值
CMR	15 (0Fh)	115	連續相對位置移動 (位置模式) 以目前位置為起點，移動設定的距離。 加/減速時間與轉速由運轉資料設定。	驅動器使能(SVON) 非 IMR 時	移動距離 (上位)	移動距離 (下位)
CMA	16 (10h)	116	連續絕對位置移動 (位置模式) 移動到設定的位置。 加/減速時間與轉速由運轉資料設定。	驅動器使能(SVON) 非 IMR 時	位置(上位)	位置(下位)
NUL	99 (63h)	199	無動作。用來詢問驅動器位置	皆可執行	0	0

7.10. Multi-drive 可用的 IO 功能

編號	名稱
5	FREE
6	STOP-MODE
7	EBRAKE/ALM-RST
8	ALM-RST
9	STOP-MODE2 [D.00]
10	M0
11	M1
12	M2
13	EBRAKE/RUN
14	SERVO-ON
17	STOP
21	EXT-ERROR

7.11. Multi-Drive 通訊範例

7.11.1. 連續運轉指令範例

- 範例 1，Modbus RTU，08-15 設為 0。驅動器 ID1 正轉 300r/min、驅動器 ID2 反轉 300r/min。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	必需使用廣播模式。
功能碼 (FC)	65h	主站詢問。
資料	Sub ID Num	02h 2 台從站(驅動器)。
	Sub ID1	01h 第 1 台驅動器的 ID = 1
	CMD1	0Ah JG 指令
	DATA1-1 (上位)	00h 轉速指令時此處填 0
	DATA1-1 (下位)	00h
	DATA1-2 (上位)	01h 012Ch = 300 r/min(正轉)
	DATA1-2 (下位)	2Ch
	Sub ID2	02h 第 2 台驅動器的 ID = 2
	CMD2	0Ah JG 指令
	DATA2-1 (上位)	00h 轉速指令時此處填 0
	DATA2-1 (下位)	00h
	DATA2-2 (上位)	FEh FED4h = -300 r/mi (反轉)
	DATA2-2 (下位)	D4h
CRC (下位)	0Bh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	51h	

驅動器 1 應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站驅動器 ID 1
功能碼 (FC)	66h	從站正常應答。
資料	DATA1 (上位)	00h 馬達位置
	DATA1 (下位)	64h Index = 100
	DATA2 (上位)	15h Step = 5500
	DATA2 (下位)	7Ch
CRC (下位)	47h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	6Ch	

驅動器 2 應答 (驅動器 1 應答完後，開始應答)

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	從站驅動器 ID 2
功能碼 (FC)	66h	從站正常應答。
資料	DATA1 (上位)	00h 馬達位置
	DATA1 (下位)	64h Index = 100
	DATA2 (上位)	15h Step = 5500
	DATA2 (下位)	7Ch
CRC (下位)	47h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	5Fh	

- 範例 2，Modbus RTU，08-15 設為 0。立即停機。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	必需使用廣播模式。
功能碼 (FC)	65h	主站詢問。
資料	Sub ID Num	02h 2 台從站(驅動器)。
	Sub ID1	01h 第 1 台驅動器的 ID = 1
	CMD1	00h ISTOP 指令
	DATA1-1 (上位)	00h
	DATA1-1 (下位)	00h ISTOP 指令時此處填 0
	DATA1-2 (上位)	00h
	DATA1-2 (下位)	00h
	Sub ID2	02h 第 2 台驅動器的 ID = 2
	CMD2	00h ISTOP 指令
	DATA2-1 (上位)	00h
	DATA2-1 (下位)	00h ISTOP 指令時此處填 0
	DATA2-2 (上位)	00h
	DATA2-2 (下位)	00h
CRC (下位)	DEh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	B9h	

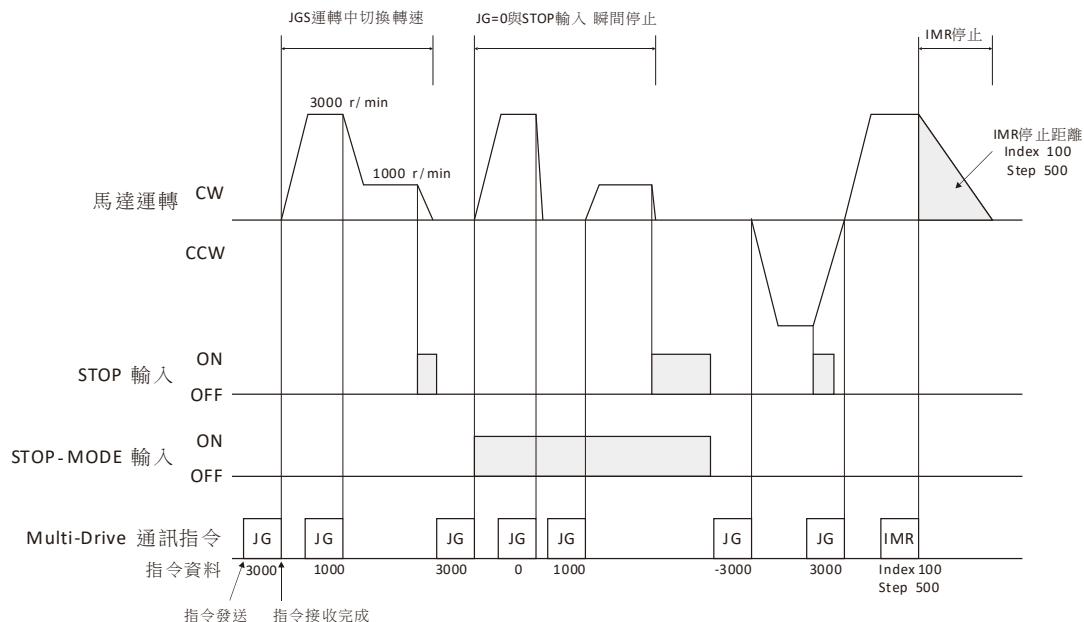
驅動器 1 應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站驅動器 ID 1
功能碼 (FC)	66h	從站正常應答。
資料	DATA1 (上位)	00h 馬達位置
	DATA1 (下位)	64h Index = 100
	DATA2 (上位)	15h Step = 5500
	DATA2 (下位)	7Ch
CRC (下位)	47h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	6Ch	

驅動器 2 應答 (驅動器 1 應答完後，開始應答)

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	從站驅動器 ID 2
功能碼 (FC)	66h	從站正常應答。
資料	DATA1 (上位)	00h 馬達位置
	DATA1 (下位)	64h Index = 100
	DATA2 (上位)	15h Step = 5500
	DATA2 (下位)	7Ch
CRC (下位)	47h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	5Fh	

7.11.2. 連續運動範例



7.11.3. 定位運動指令範例

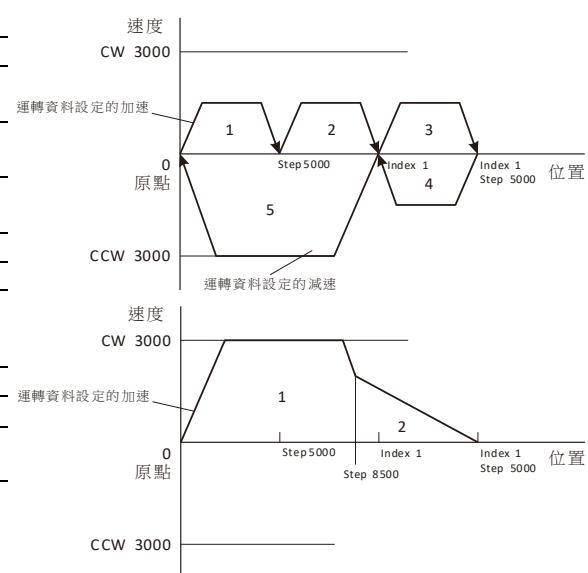
- 範例 1，Modbus RTU，08-15 設為 0。ID1 相對移動設定 Index = 300, Step = 2000，ID2 相對位移設定 Index = 310, Step = 1500
- 詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	必需使用廣播模式。
功能碼 (FC)	65h	主站詢問。
Sub ID Num	02h	2 台從站(驅動器)。
Sub ID1	01h	第 1 台驅動器的 ID = 1
CMD1	10h	CMR 指令
DATA1-1 (上位)	01h	
DATA1-1 (下位)	2Ch	Index = 300 Step = 2000
DATA1-2 (上位)	07h	
DATA1-2 (下位)	D0h	
Sub ID2	02h	第 2 台驅動器的 ID = 2
CMD2	10h	CMR 指令
DATA2-1 (上位)	01h	
DATA2-1 (下位)	36h	Index = 310 Step = 1500
DATA2-2 (上位)	05h	
DATA2-2 (下位)	DCh	
CRC (下位)	A5h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	AEh	

7.11.4. 定位運動範例

- 範例 1

#	指令	DARAn-1	DARAn-2	說明
1	MR/CMR	0	5000	相對位置移動 +5000 step
2	MR/CMR	0	5000	相對位置移動 +5000 step
3	MR/CMR	0	5000	相對位置移動 +5000 step
4	MR/CMR	-1	5000	相對位置移動 -5000 step
5	MA/CMA	0	0	絕對位置移動到 0 (原點)



8. Multi-drive Lite (RS-485)通訊控制功能 D.00

8.1. Multi-drive Lite 通訊控制概要

透過 RS-485 以 Modbus 協定為基礎，使用自定義功能碼，以特定的通訊協定設定馬達運轉。可用一個封包，控制 1 ~ 4 台驅動器進行不同的運轉行為。並可指定各個驅動器回應資料，節省通訊資料量。

參數設置

- 使用速度控制時，參數 08-01「控制模式」設為 0: 速度控制。使用 Duty 控制時，參數 08-01「控制模式」設為 1: Duty 控制。
- 參數 02-01「SC/CC 模式」設為 0: SC Mode。
- 參數 02-03「運轉資料來源設定」設為 1: 所有運轉資料數位設定。
- 參數 02-10「轉速調整方法」設為 3: RS-485 Multi-drive Lite。

相關參數

ID	參數名稱	設定範圍	預設
08-01	控制模式	0: 速度控制 (Speed) 1: Duty 控制	0
02-01	SC/CC 模式	0: SC Mode。 1: CC Mode。	0
02-03	運轉資料來源	依參數 02-10 設定而異。	0
02-10	轉速調整方法	0: 類比或數位調整 (RS-485 遠端 I/O) 1: XH PFM 輸入調整 2: XH PWM 輸入調整 3: RS-485 Multi-drive Lite D.00	0

8.2. 通訊方式與時序

採用 Modbus 協定為基礎。主站以廣播配合特殊功能碼對多個從站發送詢問信息(最多 4 個從站)。

從站將依照詢問訊息內容依序回應。

可個別設定從站是否應答與應答內容。

範例 1

4 台從站，所有從站都有應答



範例 2

4 台從站，僅 2、4 有應答



範例 3

4 台從站，皆無應答



8.3. Multi-drive Lite Modbus 功能碼 (FC)

以 Modbus 協定為基礎，使用自定義功能碼來下達指令，功能碼如下：

FC	Decimal	功能	說明
41h	65	主站(Master)詢問多台從站(Slave)	僅能以廣播(Broadcast, ID=0)發送。
42h	66	正常應答。	驅動器收到 41h 的 FC 後，若可正常執行，將以 42h 的 FC 應答。 若有多台驅動器，會依序應答。
43h	67	例外應答(有異常)。	驅動器收到 41h 的 FC 後，若無法正常執行，將以 43h 的 FC 應答。 若有多台驅動器，會依序應答。

NOTE 驅動器為從站(Slave)。

8.4. Multi-drive Lite 詢問信息格式 (FC 41h)

若使用 Modbus ASCII，則封包前需加起始碼(‘:’ 或 58)，封包後需加 LRC 與結束碼 CR + LF；

若使用 Modbus RTU，則需在封包後加 CRC。

Modbus	信息	範例代碼	Byte	說明
從站位址	ID	00h	1	Modbus SlaveID 固定為 0，FC 41h 必需使用廣播模式。
功能碼	FC	41h	1	主站下達多台同動控制的 FC (特殊 FC 41h、42h、43h)。
資料	Sub ID Num	02h	1	要同時控制的驅動器數量，最多為 4 台。
	Sub ID1	01h	1	第 1 台驅動器的 ID。
	CMD1	01h	1	對第 1 台驅動器下達的指令。
	DATA1	0000h	2	對第 1 台驅動器下達的指令資料，不同指令時定義不同。
	Echo-BITF1	0001h	2	要求第 1 台驅動器的回應資料設定。每個 Bit 對應不同資料是否回傳。
	Sub ID2	02h	1	第 2 台驅動器的 ID。
	CMD2	01h	1	對第 2 台驅動器下達的指令。第 2 台驅動器，會再接受到第 1 台回應後，開始回傳。
	DATA2	0000h	2	對第 2 台驅動器下達的指令資料，不同指令時定義不同。
	Echo-BITF2	0010h	2	要求第 2 台驅動器的回應資料設定。每個 Bit 對應不同資料是否回傳。
	Sub ID3	-	1	定義依此類推。
	CMD3	-	1	注意當 Sub ID Num 為 1 時，信息只到 Echo-BITF1。
	DATA3	-	2	若 Sub ID Num 為 4 時，信息到 Echo-BITF4。
	Echo-BITF3	-	2	
	Sub ID4	-	1	
	CMD4	-	1	
	DATA4	-	2	
	Echo-BITF4	-	2	
LRC/CRC	LRC/CRC	-	1/2	

8.4.1. Multi-drive Lite 指令列表 (CMD)

FC 41h 信息中可的指令(CMD1、CMD2...)與指令資料(DATA)定義如下:

指令名稱	指令代碼		說明	作動條件	DATA 定義 0 = 固定填 0
	Hex	Decl			
ISTOP	00h	0	立即停止運轉。		0
JG	01h	1	啟動/停止與轉速設定。 • DATA > 0 馬達 CW 運轉，轉速/Duty 為 DATA。 • DATA < 0 馬達 CCW 運轉，轉速為/Duty DATA。 • DATA = 0 馬達停止。 (停止方式由 STOP-MODE 設定) STOP-MODE = ON: 剎車急停 STOP-MODE = OFF: 減速停止 • 若 DATA 設定轉速小於 60r/min(且不為 0): 轉速將維持 60r/min。	驅動器使能(Enable ON) FREE = OFF EBRAKE = OFF	Signed int (16bits) + : CW 運轉 - : CCW 運轉 0: 停止 速度模式: 目標轉速 r/min Duty 模式: PWM Duty 0.1%
FREE	05h	5	馬達不激磁，自由停止。	皆可執行	0
EN-ON	06h	6	馬達使能(Enable ON)。	參數 02-14 設定不是 0	0
EN-OFF	07h	7	馬達禁能(Enable OFF)。	KEY-SWITCH = OFF 參數 02-14 設定不是 0	0
ALM-RST	08h	8	異常(Alarm)解除	異常可解除時	0
BRAKE	09h	9	馬達短路剎車。	驅動器使能(Enable ON) FREE = OFF	0
NULL	63h	99	無動作。可用來詢問驅動器資料。	皆可執行	0

NOTE 不滿足作動條件時，驅動器將回傳例外應答(FC 43h)。

所有指令均需在參數 02-10「轉速調整方法」設為 3: RS-485 Multi-drive Lite 時才有效。

NOTE 作動條件中的 FREE、EBRAKE 與 KEY-SWITCH 為直接 IO 或 NET-IO 的設定(不是 Multi-drive Lite 指令)。

8.4.2. Multi-drive Lite Echo-BITF 說明

FC 41h 信息中可的 Echo-BITF 可用來設定驅動器回傳的應答中包含哪些資料。Echo-BITF 的每一個 bit 對應一種資料是否回傳。

1 表示要回傳，0 表示不回傳。當 Echo-BITF = 0000 0000 0000 0000b (0000h) 表示不需回傳任何資料。

例如只需要回傳馬達轉速時，可以將 Echo-BITF 設成 0000 0000 0000 0100b (0004h)；

而當需要同時回傳轉速、驅動電壓與輸出電流時，則可以將 Echo-BITF 設成 0000 0000 0110 0100b (0064h)

BIT	回傳資料	回傳內容說明																											
0	馬達狀態	馬達狀態 0: STOP 2: RUN 3: EBRKAE 4: FREE 5: FAULT 6: WAIT / INHIBIT 7: MOVING(SERVO ON) 8: SLIGHT-POS-KEEPING (簡易位置保持中)																											
1	馬達位置低位元	Hall 機種: Hall Cnt 低位元 Encoder 機種: Encoder Step 或 Encoder 位置低位元																											
2	馬達轉速	馬達當前轉速 r/min。Signed int (16 bits)，正 = CW 運轉，負 = CCW 運轉																											
3	錯誤碼	驅動器報警時的錯誤碼，請參閱「 11 保護功能 (Alarm) 」。																											
4	直接 IO 狀態	每個 BIT 對應不同的直接 IO 狀態。0 表示 OFF、1 表示 ON。 <table border="1"> <thead> <tr> <th>Data</th><th>Bit 7</th><th>Bit 6</th><th>Bit 5</th><th>Bit 4</th><th>Bit 3</th><th>Bit 2</th><th>Bit 1</th><th>Bit 0</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>上位</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>Y2</td><td>Y1</td></tr> <tr> <td>下位</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>X5(XH)</td><td>X4</td><td>X3</td><td>X2</td><td>X1</td></tr> </tbody> </table>	Data	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	上位	-	-	-	-	-	-	Y2	Y1	下位	-	-	-	X5(XH)	X4	X3	X2	X1
Data	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0																					
上位	-	-	-	-	-	-	Y2	Y1																					
下位	-	-	-	X5(XH)	X4	X3	X2	X1																					
5	電源電壓	驅動器主電源電壓，單位: 0.01 VDC																											
6	輸出電流	驅動器輸出電流，單位: 0.01 A																											
7	馬達位置高位元	Hall 機種: Hall Cnt 高位元 Encoder 機種: Encoder Index 或 Encoder 位置高位元																											

NOTE Hall Cnt: 馬達霍爾信號變化計數，Signed long int (32bits) -2147483648 ~ 2147483647。

CW 運轉信號變化時+1、CCW 運轉信號變化時-1，若溢位時持續計數。

8.5. Multi-drive Lite 應答信息格式 (FC 42h, 43h)

FC 42h 與 43h 為驅動器回傳應答使用的功能碼。驅動器會依照主站最近一次 FC 41h 指令中的 Sub ID 的排序與 Echo-BITF 來依序回傳指定的資料。

回傳內容為接收到 FC 41h 時的馬達運轉資料。

NOTE 驅動器 FC42h 與 43h 的應答資料 DATA，並非應答時的運動資料。驅動器會在接收到 FC 41h 指令時進行取樣。
在應答時，回覆上次接收 FC41h 指令時所取樣的資料。

若使用 Modbus ASCII，則封包前需加起始碼(‘:’ 或 58)，封包後需加 LRC 與結束碼 CR + LF ；

若使用 Modbus RTU，則需在封包後加 CRC 。

- 範例 1，Echo-BITF = 0004h 時

Modbus	信息	範例代碼	Byte	說明
從站位址	ID	01h	1	從站驅動器的 Slave ID
功能碼	FC	42h 或 43h	1	驅動器 FC 41h 後的特殊應答功能碼。 42h 表示正常應答 43h 表示例外(異常)應答
資料	Echo-BITF	0004h	2	回應資料 Bit field，每個 Bit 對應一個資料。 0004h = 0000 0000 0000 0100b 表示回傳馬達轉速。
	DATA	0100h	2	馬達轉速 (接到 FC 41h 時的轉速)
LRC/CRC	LRC/CRC	-	1/2	

Modbus	信息	範例代碼	Byte	說明
從站位址	ID	01h	1	從站驅動器的 Slave ID
功能碼	FC	42h 或 43h	1	驅動器 FC 41h 後的特殊應答功能碼。 42h 表示正常應答 43h 表示例外(異常)應答
資料	Echo-BITF	0064h	2	回應資料 Bit field，每個 Bit 對應一個資料。 0064h = 0000 0000 0110 0100b 表示回傳馬達轉速、電源電壓、輸出電流。
	DATA1	0100h	2	馬達轉速 r/min (接到 FC 41h 時的轉速)
	DATA2	0960h	2	電源電壓 24.00 VDC (接收到 FC 41h 時的驅動電壓)
	DATA3	0064h	2	輸出電流 1.00 A (接收到 FC 41h 時的輸出電流)
LRC/CRC	LRC/CRC	-	1/2	

8.6. Multi-drive Lite 通訊範例

- 範例 1，Modbus RTU，驅動器 ID1 正轉 300r/min、驅動器 ID2 反轉 300r/min。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	必需使用廣播模式。
功能碼 (FC)	41h	主站詢問。
資料		
Sub ID Num	02h	2 台從站(驅動器)。
Sub ID1	01h	第 1 台驅動器的 ID = 1
CMD1	01h	JG 指令
DATA1 (上位)	01h	012Ch = 300 r/min(正轉)
DATA1 (下位)	2Ch	
Echo-BITF1 (上位)	00h	0000 0000 0000 0011b 回傳馬達狀態與 hall 計數
Echo-BITF1 (下位)	03h	
Sub ID2	02h	第 2 台驅動器的 ID = 2
CMD2	01h	JG 指令
DATA2 (上位)	FEh	FED4h = -300 r/mi (反轉)
DATA2 (下位)	D4h	
Echo-BITF2 (上位)	00h	0000 0000 0010 0011b 回傳馬達狀態、hall 計數 與電源電壓
Echo-BITF2 (下位)	23h	
CRC (下位)	5Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	ACh	

驅動器 1 應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站驅動器 ID 1
功能碼 (FC)	42h	從站正常應答。
資料		
Echo-BITF1 (上位)	00h	0000 0000 0000 0011b
Echo-BITF1 (下位)	03h	回傳馬達狀態與 hall 計數
DATA1 (上位)	00h	接受指令時的馬達狀態
DATA1 (下位)	00h	為 Stop
DATA2 (上位)	01h	接受指令時的 Hall 計數
DATA2 (下位)	F4h	為 500
CRC (下位)	A7h	
CRC (上位)	D4h	CRC-16 的計算結果

驅動器 2 應答 (驅動器 1 應答完後，開始應答)

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	從站驅動器 ID 2
功能碼 (FC)	42h	從站正常應答。
資料		
Echo-BITF1 (上位)	00h	0000 0000 0010 0011b
Echo-BITF1 (下位)	23h	回傳馬達狀態、hall 計數 與電源電壓
DATA1 (上位)	00h	接受指令時的馬達狀態
DATA1 (下位)	00h	為 Stop
DATA2 (上位)	FEh	接受指令時的 Hall 計數
DATA2 (下位)	0Ch	為 -500
DATA3 (上位)	09h	接受指令時的電源電壓
DATA3 (下位)	92h	為 24.50 VDC
CRC (下位)	9Dh	
CRC (上位)	BAh	CRC-16 的計算結果

- 範例 2，Modbus RTU，驅動器 ID1、ID2 停止。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	必需使用廣播模式。
功能碼 (FC)	41h	主站詢問。
資料	Sub ID Num	02h 2 台從站(驅動器)。
	Sub ID1	01h 第 1 台驅動器的 ID = 1
	CMD1	01h JG 指令
	DATA1 (上位)	00h 0 = 停止
	DATA1 (下位)	00h
	Echo-BITF1 (上位)	00h 0000 0000 0000 0100b
	Echo-BITF1 (下位)	04h 回傳轉速
	Sub ID2	02h 第 2 台驅動器的 ID = 2
	CMD2	01h JG 指令
	DATA2 (上位)	00h 0 = 停止
	DATA2 (下位)	00h
	Echo-BITF2 (上位)	00h 0000 0000 0000 0100b
	Echo-BITF2 (下位)	04h 回傳轉速
	CRC (下位)	87h
	CRC (上位)	A2h CRC-16 的計算結果

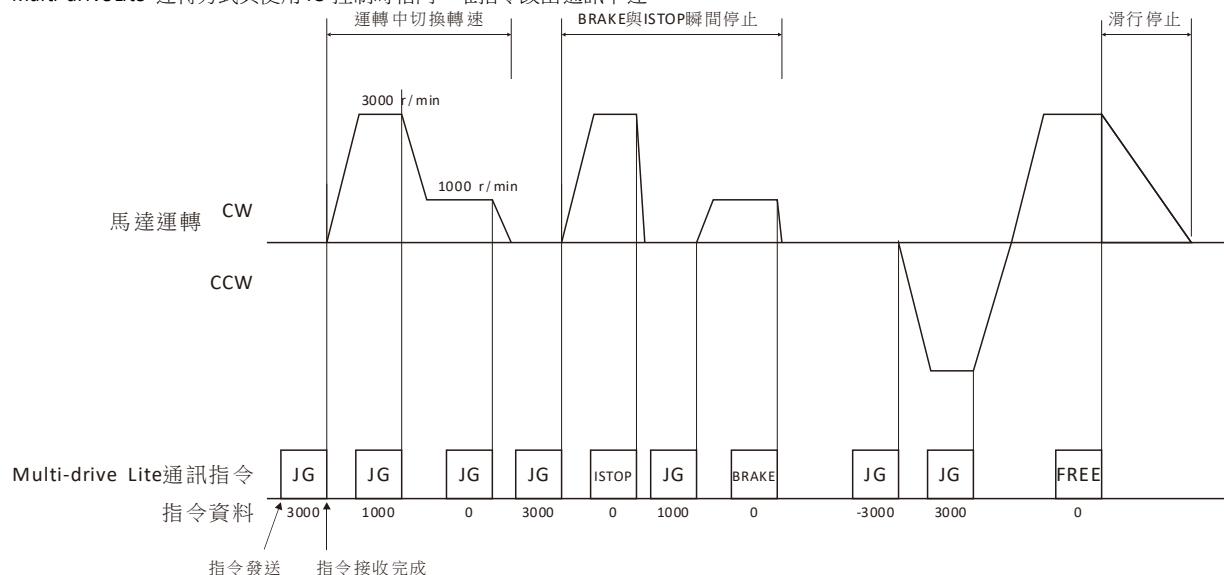
驅動器 1 應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站驅動器 ID 1
功能碼 (FC)	42h	從站正常應答。
資料	Echo-BITF1 (上位)	00h 0000 0000 0000 0100b
	Echo-BITF1 (下位)	04h 回傳轉速
	DATA1 (上位)	01h 接受指令時的馬達轉速
	DATA1 (下位)	2Ch 012Ch = 300 r/min(正轉)
	CRC (下位)	38h CRC-16 的計算結果
	CRC (上位)	49h

驅動器 2 應答 (驅動器 1 應答完後，開始應答)		
網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	從站驅動器 ID 2
功能碼 (FC)	42h	從站正常應答。
資料	Echo-BITF1 (上位)	00h 0000 0000 0000 0100b
	Echo-BITF1 (下位)	04h 回傳轉速
	DATA1 (上位)	FEh 接受指令時的馬達轉速
	DATA1 (下位)	D4h FED4h = -300 r/mi (反轉)
	CRC (下位)	78h CRC-16 的計算結果
	CRC (上位)	08h

8.7. Multi-drive Lite 運轉說明

Multi-drive Lite 運轉方式與使用 IO 控制時相同。唯指令改由通訊下達。



9. RS-485 通訊功能

9.1. RS-485 通訊控制概要

通過 RS-485 通訊使用 Modbus 協定控制。可以存取參數，以遠端 IO(NET-IO)指令控制馬達運轉，以數位運轉資料寄存器 RAM 來設定運轉資料(轉速、加/減速時間、轉矩限制)。

NOTE 參數與運轉資料寄存器位址請參閱「[10 寄存器、參數與資料一覽表](#)」。

相關設置

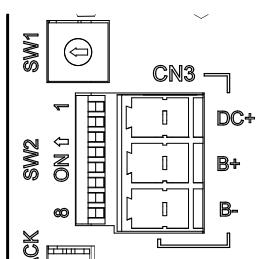
- 由 SW1 開關設定站號通訊速度。通訊設定開關設定完成後，驅動器需要重新給電才會生效。
- 參數 09-16 「RS-485 通訊設定」設定硬體層與通訊協定。

相關參數

ID	參數名稱	設定範圍	預設												
09-09	Modbus RTU C3.5 [D.00]	Modbus RTU 靜止間隔設定 (Modbus 標準最小為 1.75ms) 0=1.75ms 1=1.50ms 2=1.25ms 3=1.00ms 4=0.75ms 5=0.50ms	0												
09-10	通訊異常保護行為	0: Alarm 1: NET-IN 狀態清除 2: Alarm + NET-IN 狀態清除	0												
09-12	RS-485 通訊逾時	0: 無效 0 ~ 1000 ms	0												
09-13	RS-485 通訊異常次數	1 ~ 10 次	0												
09-16	RS-485 通訊設定	RS-485 訊號與協定設定 通訊物理層設定 Bit field <table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>說明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>例外應答格式 0:特殊 1:標準</td> </tr> <tr> <td>4 ~ 15</td> <td>保留</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	說明	0	Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even	1	Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits	2	Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits	3	例外應答格式 0:特殊 1:標準	4 ~ 15	保留	0
Bit	說明														
0	Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even														
1	Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits														
2	Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits														
3	例外應答格式 0:特殊 1:標準														
4 ~ 15	保留														

開關設定說明

SW1 [通訊站號設定]	-	0:廣播 1 ~ F: 對應站號(SlaveID)1 ~ 15	
RS-485 通訊速度設定撥碼			
No. 1~3	No. 3	No. 2	No. 1 bps
	OFF	OFF	OFF 9600
	OFF	OFF	ON 19200
	OFF	ON	OFF 38400
	OFF	ON	ON 57600
	ON	OFF	OFF 115200
SW2 [IO 與通訊設定]	RS-485 終端電阻 (120Ω) 設定撥碼		
No. 4	ON	: 使用終端電阻	
	OFF	: 不使用終端電阻	
No. 5	RS-485 Modbus 通訊協定		
	ON	= Modbus ASCII	OFF = Modbus RTU



RS-485 通訊規格

通訊協定	Modbus RTU 或 Modbus ASCII 可以參數設定，預設為 Modbus RTU。
電器特性	EIA-485。使用雙絞線。
傳送/接收方式	半雙工通訊
傳送速度	19200 bps、38400 bps、57600 bps、115200 bps
物理層(預設)	UART 可以參數設定(資料: 8 位元、停止位元:1 位元、同位元:無)
連接台數	最多 14 台 (Multi-drive 協定最多 4 台)

9.2. 通訊方式與時序

通訊方式

Modbus 協定的通訊方式是單主站對應多從站的方式。訊息的傳送方法有 2 種。

- Unicast 模式**

主站以對應從站位址向 1 台從站詢問。
從站執行處理，回覆應答。

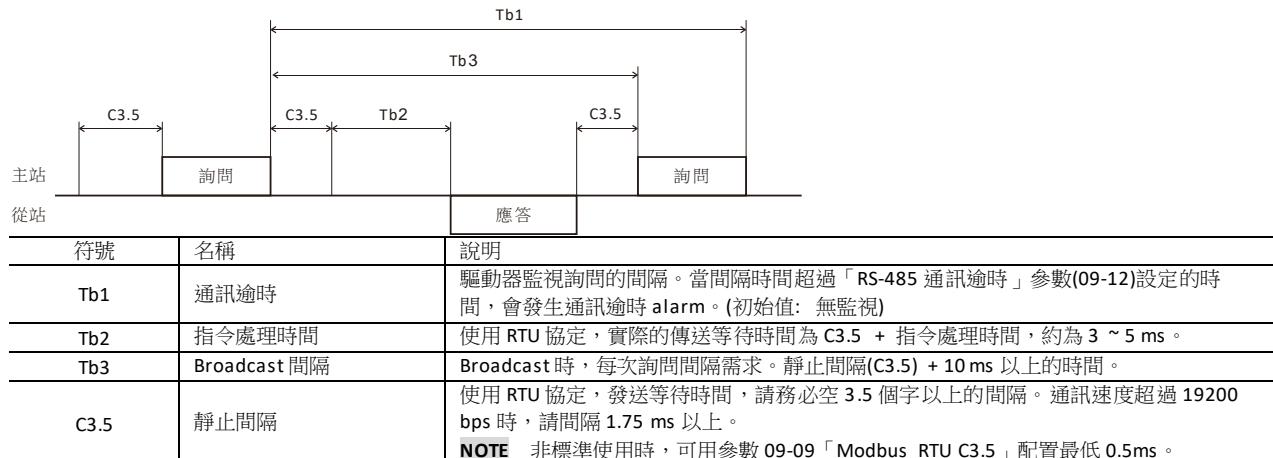


- Broadcast(廣播)模式**

主站以從站位址 0，能夠對所有的從站詢問。
從站執行處理，但不會回覆應答。

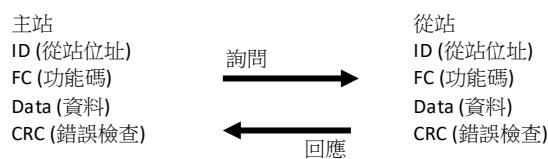


通訊時序



9.3. Modbus RTU 信息格式

Modbus RTU 的訊息格式。



9.3.1. Modbus RTU 詢問

詢問的訊息封包結構。

ID	FC	Data	CRC
8 bits	8 bits	N x 8 bits	16 bits

ID (從站位址)

指定從站位址(Unicast 模式)。將從站位址設 0 為廣播(Broadcast 模式)，能夠對所有從站詢問。

FC (功能碼)

支援之 Modbus RTU 功能碼：

FC(功能碼)	功能	支援 Broadcast
03h	讀取器存器資料(最多 16 筆)	X
06h	寫入單個器存器資料	O
10h	寫入多個寄存器資料(最多 16 筆)	O

Data(資料)

內容定義與功能碼相關。資料長度會依功能碼而有所改變。

CRC(錯誤檢查)

Modbus RTU 檢查碼(CRC-16)，從站會計算接收訊息的 CRC，和訊息內的 CRC 比較。如果計算值和錯誤檢查一致，會判斷為正常訊息。

CRC 計算方式：

1. 將 16-bits CRC 暫存器 = FFFFh。
 2. Exclusive OR 第一個 8-bit byte 的訊息指令與低位元 16-bit CRC 暫存器，做 Exclusive OR 將結果存入 CRC 暫存器內。
 3. 右移一位 CRC 暫存器，將 0 填入高位元處。
 4. 檢查右移的值，如果是 0 將步驟 3 的新值存入 CRC 暫存器內，否則 Exclusive OR A001h 與 CRC 暫存器，將結果存入 CRC 暫存器內。
 5. 重複步驟 3 ~ 步驟 4，將 8-bit 全部運算完成。
 6. 重複步驟 2 ~ 步驟 5，取下一個 8-bit 的訊息指令，直到所有訊息指令運算完成。
- 最後，得到的 CRC 暫存器的值，即是 CRC 的檢查碼。

NOTE CRC 的檢查碼必須交換放置於訊息指令的檢查碼中。

9.3.2. Modbus RTU 應答

從站的應答有 3 種：正常應答、無應答與例外應答。應答的訊息結構與詢問相同。

ID	FC	Data	CRC
8 bits	8 bits	N x 8 bits	16 bits

■ 正常應答

從站接受主站詢問後，從站執行要求處理後，回應主站。

■ 無應答

主站詢問後，從站無任何回應。可能原因如下：

傳送異常

傳送異常原因	說明
Framing 錯誤	停止位元與驅動器設定不同。
奇偶錯誤	奇偶與驅動器設定不同。
CRC 不一致	CRC 計算值和錯誤檢查不一致。
訊息長度不正確	訊息長度超過限制

非傳送異常

原因	說明
Broadcast	以 Broadcast 模式通訊，從站會執行要求處理，但不會回應。
從站位址不一致	詢問的從站位址(ID)和驅動器的設定不一致。

■ 例外應答

從站無法執行詢問要求的處理時，會回覆例外應答。回應中會附加無法處理的主要原因例外碼，訊息結構如右：

ID	FC	EC (例外碼)	CRC
8 bits	8 bits	16 bits / 8 bits	16 bits

NOTE 參數 09-16 Bit5 設定為 0 時，EC(例外碼)為 16bits (預設，非標準 Modbus)。

參數 09-16 Bit5 設定為 1 時，EC(例外碼)為 8bits (標準 Modbus)。

例外應答功能碼

例外應答的功能碼是詢問的功能碼加上 80h 的值。例：詢問 03h → 例外應答: 83h

EC(例外碼)

顯示無法處理的原因。

EC(例外碼)	通訊錯誤代碼	原因	內容
01h	88h	不正確功能	功能碼不正確(不支援)，無法執行。
02h		不正確資料位址	資料位址不正確(不支援)，無法執行。
03h	8Ch	不正確資料	資料不正確，無法執行 或 資料長度超出範圍。
04h	85h 8Ch 8Dh	從站錯誤	從站發生錯誤，無法執行。 通訊逾時(85h) 參數資料超過設定範圍(8Ch) 命令無法執行，可能為馬達運轉中(8Dh)

例外應答範例

- 參數 09-16「RS-485 通訊設定」Bit5 為 0 時 (預設，非標準 Modbus)

主站

從站位址	01h
功能碼	06h
資料	寄存器位址 (上位)
	01h
	寄存器位址 (下位)
	00h
寫入值 (上位)	FFh
	FFh
CRC (下位)	89h
CRC (上位)	86h

從站

從站位址	01h
功能碼	86h
資料	例外碼 (上位)
	00h
例外碼 (下位)	04h
	E1h
CRC (下位)	E1h
CRC (上位)	F2h

- 參數 09-16「RS-485 通訊設定」Bit5 為 1 時 (標準 Modbus)

主站

從站位址	01h
功能碼	06h
資料	寄存器位址 (上位)
	01h
	寄存器位址 (下位)
	00h
寫入值 (上位)	FFh
	FFh
CRC (下位)	89h
CRC (上位)	86h

從站

從站位址	01h
功能碼	86h
資料	例外碼
	04h
CRC (下位)	43h
CRC (上位)	A3h

9.4. Modbus 功能碼

9.4.1. 讀取寄存器 (03h)

讀取寄存器資料(16 bits)。最多可讀取 16 個連續的寄存器 (16 x 16 bits)。請同時讀取資料的上位與下位。

讀取範例

讀取從站位址 1 的數位轉速 No.0 和 No.1 的 EEPROM。

內容	寄存器位址 Hex	讀取值 Hex	10 進位顯示
數位轉速 No.0 (上位)	03h	0Bh	3000
數位轉速 No.0 (下位)	08h	B8h	
數位轉速 No.1 (上位)	03h	0Bh	3000
數位轉速 No.1 (下位)	09h	B8h	

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	03h	讀取寄存器
資料	寄存器位址(上位) 寄存器位址(下位)	03h 作為讀取起點的 08h 寄存器位址
資料	寄存器數 (上位) 寄存器數 (下位)	00h 要讀取的寄存器個數 (2 個 = 0002h)
CRC (下位)	45h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	8Dh	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	03h	與詢問值相同
資料	資料位元組數 起點寄存器位址的資料值 (上位)	04h 詢問寄存器數的 2 倍 0Bh 寄存器位址 0308h 的讀取值
資料	起點寄存器位址的資料值 (下位)	B8h
資料	起點寄存器位址+1 的資料值 (上位)	0Bh 寄存器位址 0309h 的讀取值
資料	起點寄存器位址+1 的資料值 (下位)	B8h
CRC (下位)	7Fh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	70h	

9.4.2. 寫入寄存器 (06h)

將資料寫入指定的位址。請同時寫入資料的上位與下位。

寫入範例

寫入從站位址 1 的數位轉速 No.0 的 RAM。

內容	寄存器位址 Hex	寫入值 Hex	10 進位顯示
數位轉速 No.0 (上位)	3Fh	01h	300
數位轉速 No.0 (下位)	08h	2Ch	

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料	寄存器位址(上位) 寄存器位址(下位)	3Fh 執行寫入的 08h 寄存器位址
資料	寄存器數 (上位) 寄存器數 (下位)	01h 寫入的資料值 2Ch
CRC (下位)	04h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	51h	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	06h	與詢問值相同
資料	寄存器位址(上位) 寄存器位址(下位)	3Fh 與詢問值相同 08h
資料	寄存器數 (上位) 寄存器數 (下位)	01h 與詢問值相同 2Ch
CRC (下位)	04h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	51h	

9.4.3. 寫入數個寄存器 (10h)

將資料寫入數個連續的位址。最多能夠寫入 16 個位址。請同時寫入資料的上位與下位。

寫入範例

寫入從站位址 2 的數位轉速 No.0 ~ No.3 的 RAM。

內容	寄存器位址 Hex	寫入值 Hex	10 進位顯示
數位轉速 No.0 (上位)	3Fh	01h	300
數位轉速 No.0 (下位)	08h	2Ch	
數位轉速 No.1 (上位)	3Fh	02h	600
數位轉速 No.1 (下位)	09h	58h	
數位轉速 No.2 (上位)	3Fh	01h	300
數位轉速 No.2 (下位)	0Ah	2Ch	
數位轉速 No.3 (上位)	3Fh	02h	600
數位轉速 No.3 (下位)	0Bh	58h	

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	從站位址 2
功能碼 (FC)	10h	寫入數個寄存器
資料		
寄存器位址(上位)	3Fh	作為寫入起點的 寄存器位址
寄存器位址(下位)	08h	
寄存器數 (上位)	00h	要寫入的寄存器個數 (4 個 = 0004h)
寄存器數 (下位)	04h	
資料位元組數	08h	詢問寄存器數的 2 倍
起點寄存器位址的寫入值(上位)	01h	寄存器位址 3F08h 的 寫入值
起點寄存器位址的寫入值(下位)	2Ch	
起點寄存器位址+1 的寫入值 (上位)	02h	寄存器位址 3F09h 的 寫入值
起點寄存器位址+1 的寫入值 (下位)	58h	
起點寄存器位址+2 的寫入值 (上位)	01h	寄存器位址 3F0Ah 的 寫入值
起點寄存器位址+2 的寫入值 (下位)	2Ch	
起點寄存器位址+3 的寫入值 (上位)	02h	寄存器位址 3F0Bh 的 寫入值
起點寄存器位址+3 的寫入值 (下位)	58h	
CRC (下位)	8Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	D5h	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	02h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	10h	與詢問值相同
資料		
寄存器位址(上位)	3Fh	與詢問值相同
寄存器位址(下位)	08h	
寄存器數 (上位)	00h	與詢問值相同
寄存器數 (下位)	04h	
CRC (下位)	4Ch	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	2Fh	

9.5. RS-485 Modbus RTU 通訊控制範例 (NET-IO)

透過通訊以 NET-IO 控制馬達運轉，以寄存器設定運轉資料。

NOTE 指令與參數寄存器位址請參閱「[10 寄存器、參數與資料一覽表](#)」。控制功能請參閱「[5 速度控制模式 \(閉環\)](#)」。

範例 1- 馬達起動正轉

從站位址 1，馬達起動正轉。將 NET-IN 的 bit 0 (NET-X0) 設為 1。NET-X0 功能參數 09-01 必需設為 START/STOP(1)。

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料		
寄存器位址(上位)	14h	NET-IN 指令位址
寄存器位址(下位)	00h	1400h
寫入值 (上位)	00h	寫入的資料值 1
寫入值 (下位)	01h	
CRC (下位)	4Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	FAh	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	06h	與詢問值相同
資料		
寄存器位址(上位)	14h	與詢問值相同
寄存器位址(下位)	00h	
寫入值 (上位)	00h	與詢問值相同
寫入值 (下位)	01h	
CRC (下位)	4Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	FAh	

範例 2- 馬達運轉中設定轉速

從站位址 1，馬達運轉中，設定數位運轉資料，數位轉速 No.0 的 RAM 為 1000 r/min。

使用數位運轉資料，請將「運轉資料來源」參數(02-03)設定為 1。

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料		
寄存器位址(上位)	3Fh	數位轉速 No.0 的
寄存器位址(下位)	08h	RAM 的寄存器位址
寫入值 (上位)	03h	寫入的資料值
寫入值 (下位)	E8h	1000 (03E8h)
CRC (下位)	04h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	A2h	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	06h	與詢問值相同
資料		
寄存器位址(上位)	3Fh	與詢問值相同
寄存器位址(下位)	08h	
寫入值 (上位)	03h	與詢問值相同
寫入值 (下位)	E8h	
CRC (下位)	04h	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	A2h	

範例 3- 馬達減速停止

從站位址 1，馬達運轉中，將 NET-IN 的 bit 0 (NET-X0) 設為 0。NET-X0 功能參數 09-01 必需設為 START/STOP(1)。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料	寄存器位址(上位)	14h
	寄存器位址(下位)	00h
	寫入值 (上位)	00h
	寫入值 (下位)	00h
CRC (下位)	8Ch	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	3Ah	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	06h	與詢問值相同
資料	寄存器位址(上位)	14h
	寄存器位址(下位)	00h
	寫入值 (上位)	00h
	寫入值 (下位)	00h
CRC (下位)	8Ch	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	3Ah	

範例 4- 馬達立即停止

從站位址 1，馬達運轉中，將 NET-IN 的 bit 0 (NET-X0) 設為 0、bit 3 (NET-X3) 設為 1。

NET-X0 功能參數 09-01 必需設為 START/STOP(1)。NET-X3 功能參數 09-04 必需設為 STOP-MODE(6)。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	從站位址 1
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料	寄存器位址(上位)	14h
	寄存器位址(下位)	00h
	寫入值 (上位)	00h
	寫入值 (下位)	08h
CRC (下位)	8Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	FCh	

應答

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	01h	與詢問值相同
功能碼 (FC)	06h	與詢問值相同
資料	寄存器位址(上位)	14h
	寄存器位址(下位)	00h
	寫入值 (上位)	00h
	寫入值 (下位)	08h
CRC (下位)	8Dh	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	FCh	

9.5.1. RS-485 NET-IO 多台廣播控制範例

以下採用連接 2 台驅動器為例，用廣播的方式同時控制不同運轉。從站 1 驅動器使用 No.0 的運轉資料，從站 2 驅動器則使用 No.1 的運轉資料。設定如下：

ID (寄存器位址)	名稱	從站 1 設定	從站 2 設定
02-03 (0202h)	運轉資料來源設定	1	1
06-07 (0606h)	Always ON Input 1 (虛擬輸入)	0	10 (M0=ON)
09-01 (0900h)	NET-X0 輸入功能	1	0
09-02 (0901h)	NET-X1 輸入功能	2	0
09-03 (0902h)	NET-X2 輸入功能	0	1
09-04 (0903h)	NET-X3 輸入功能	0	2
09-05 (0904h)	NET-X4 輸入功能	0	0
09-06 (0905h)	NET-X5 輸入功能	0	0
09-07 (0906h)	NET-X6 輸入功能	0	0
09-08 (0907h)	NET-X7 輸入功能	0	0

範例 1- 兩台不同轉向運轉

從站 1 驅動器正轉，從站 2 驅動器反轉。

將 NET-IN (位址 1400h) 設定為 Binary: 1101b。

範例 2- 兩台不同轉速運轉

從站 1 驅動器設為 1000 r/min，從站 2 驅動器設為 500 r/min。

將數位轉速 No.0 設為 1000、No.1 設為 500。

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	廣播 0
功能碼 (FC)	06h	寫入寄存器
資料	寄存器位址(上位)	14h
	寄存器位址(下位)	1400h
	寫入值 (上位)	00h
	寫入值 (下位)	Binary: 1101b
CRC (下位)	4Ch	CRC-16 的計算結果
CRC (上位)	2Eh	

詢問

網域名稱	資料	說明
從站位址 (ID)	00h	廣播 0
功能碼 (FC)	10h	寫入寄存器
資料	寄存器位址(上位)	3Fh
	寄存器位址(下位)	08h
	寄存器數 (上位)	00h
	寄存器數 (下位)	02h
	資料位元組數	04h
	起點寄存器位址的寫入值 (上位)	03h
	起點寄存器位址的寫入值 (下位)	E8h
	起點寄存器位址+1 的寫入值 (上位)	01h
	起點寄存器位址+1 的寫入值 (下位)	F4h
	CRC (下位)	63
	CRC (上位)	63

10. 寄存器、參數與資料一覽表

10.1. 動作命令寄存器

與馬達動作相關的命令。動作命令內容未保存在 EEPROM 中。

寄存器位址 Hex	名稱	內容	READ/WRITE					
1400h	NET-IO 遙控數位輸入(NET-IN)指令	先以參數 09-01 ~ 09-08 設定 NET-IO 每個點(NET-X0 to NET-X7)的功能 1400h 中每一個 Bit 對應一個 NET-IN 的 ON/OFF 設定 0 = OFF 1 = ON	R/W					
位址 (Hex)	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0
上位	-	-	-	-	-	-	-	-
1400h 下位	NET-X7 (NC)	NET-X6 (NC)	NET-X5 (M1)	NET-X4 (M0)	NET-X3 (STOP-MODE)	NET-X2 (ALM-RST)	NET-X1 (CCW/CW)	NET-X0 (START/STOP)

10.2. 維修命令寄存器

解除 Alarm、清除 Alarm 履歷等維修命令內容未保存在 EEPROM 中。寫入 1 後開始執行。

寄存器位址 Hex	名稱	內容	READ/WRITE
0A00h	解除 Alarm (Alarm Reset)	寫入 1 執行 Alarm 解除。部分 Alarm 可能無法解除。	R/W
0A22h	Alarm 履歷清除	寫入 1 執行 Alarm 履歷清除。	R/W
0A26h	通訊錯誤履歷清除	寫入 1 執行 通訊錯誤履歷清除。	R/W
0A27h	Configuration	寫入 1 執行 Configuration 指令。 執行參數的重新計算和設定。	R/W

10.3. 監視命令寄存器

監視資料為驅動器的內部資訊、轉速與運轉狀態等。全部為 READ。

10.3.1. Dynamic Data

可由 A-HMI 程式的「Dynamic Data」頁面功能來監視。顯示內容可使用參數 09-11 「WatchData 選擇」設定切換。

NOTE 讀取驅動器資訊時建議參數 09-11 設為 3 或使用 Monitor Data。

寄存器位址 Hex	ID	09-11 設定	名稱	內容	範圍										
0000h	01	0 ~ 3	馬達狀態*	馬達當前的狀態	0: STOP 2: RUN 3: EBRKAE 4: FREE 5: FAULT 6: WAIT / INHIBIT 7: MOVING(SERVO ON) 8: SLIGHT-POS-KEEPING (簡易位置保持中)										
0001h	02	0 ~ 2 3	保留 指令轉速	- 顯示現在的指令轉速	- 0 ~ 65535 r/min										
0002h	03	0 ~ 3	馬達轉速	顯示現在的馬達轉速	0 ~ 65535 r/min										
0003h	04	0 ~ 3	Alarm No.	顯示現在作動的異常保護錯誤碼	請參閱「 11 保護功能 (Alarm) 」										
0004h	05	0 ~ 3	馬達轉向	顯示現在的馬達轉向	0: CW 1: CCW										
0005h	06	0 ~ 2 3	指令轉速 現在的運轉資料 No.	顯示現在的指令轉速 顯示現在的運轉資料 No.	0 ~ 65535 r/min 0 ~ 7										
0006h	07	0 ~ 2 3	保留 Hall 計數	- 馬達霍爾信號變化數。正轉+1、反轉-1	- -32767 ~ +32768 counts										
0007h	08	0 ~ 3	輸出功率	顯示現在的驅動器輸出功率	0 ~ 65535 W										
0008h	09	0	直接 IO 輸入點狀態	顯示現在的直接輸入訊號狀態。每個位數表示 1 個輸入點的狀態。 <table border="1"><tr><td>萬位</td><td>千位</td><td>百位</td><td>十位</td><td>個位</td></tr><tr><td>X5(XH)</td><td>X4</td><td>X3</td><td>X2</td><td>X1</td></tr></table> 例: 01011 表示 X1 為 ON、X2 為 ON、X3 為 OFF、X4 為 ON、X5 為 OFF。	萬位	千位	百位	十位	個位	X5(XH)	X4	X3	X2	X1	數字 0: 未作動 (OFF) 數字 1: 有作動 (ON)
萬位	千位	百位	十位	個位											
X5(XH)	X4	X3	X2	X1											
		1	直接 IO 輸出點狀態	顯示現在的直接輸出訊號狀態。每個位數表示 1 個輸出點的狀態。 <table border="1"><tr><td>萬位</td><td>千位</td><td>百位</td><td>十位</td><td>個位</td></tr><tr><td>-</td><td>-</td><td>YH</td><td>Y2</td><td>Y1</td></tr></table> 例: 00010 表示 Y1 為 OFF、Y2 為 ON。	萬位	千位	百位	十位	個位	-	-	YH	Y2	Y1	數字 0: 未作動 (OFF) 數字 1: 有作動 (ON)
萬位	千位	百位	十位	個位											
-	-	YH	Y2	Y1											
		2 ~ 3	直接 IO 的狀態	顯示直接 IO(X1~X6、Y1、Y2)的狀態	請參閱下表。										
位址 (Hex)	Bit 7	Bit 6	Bit 5	Bit 4	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0							
0008h	上位	-	-	-	-	YH	Y2	Y1							

	下位	-	-	-	X5(HX)	X4	X3	X2	X1
寄存器 位址 Hex	ID	09-11 設定	名稱	內容	範圍				
0009h	10	0/2 ~ 3	BUS V	顯示現在的輸入電源電壓	0 ~ 65535 (1=0.01VDC)				
		1	加速時間	顯示現在的加速時間	0 ~ 65535 (1=0.1s)				
000Ah	11	0/2	保留	-	-				
		1	減速時間	顯示現在的減速時間	0 ~ 65535 (1=0.1s)				
		3	輸出電流	顯示現在的驅動器輸出電流	0 ~ 65535 (1=0.01A)				
000Bh	12	0/3	輸出%	顯示現在的驅動器輸出%	-1000 ~ +1000 (1=0.1%)				
		1/2	保留	-	-				
000Ch	13	0	輸出電流	顯示現在的驅動器輸出電流	0 ~ 65535 (1=0.01A)				
		1	A1 電壓	顯示現在外部電壓 A1 輸入的電壓	0 ~ 65535 (1=0.01VDC)				
		2	保留	-	-				
		3	目標位置(Multi-drive)	顯示現在的目標位置數值 Index/StepH	Index or StepH				
000Dh	14	0/2	保留	-	-				
		1	A2 電壓	顯示現在外部電壓 A2 輸入的電壓	0 ~ 1000 (1=0.01VDC)				
		3	目標位置(Multi-drive)	顯示現在的目標位置數值 Step/StepL	Index or StepL				
000Eh	15	0/2	保留	-	-				
		1	X5(XH) Duty	顯示現在 X5(XH)接收的脈波 PWM duty	0 ~ 1000 (1=0.01%)				
		3	目前位置	顯示現在的位置數值 Index/StepH	Index or StepH				
000Fh	16	0/2	保留	-	-				
		1	X5(XH) Frequency	顯示現在 X5(XH)接收的脈波頻率	0 ~ 10000 Hz				
		3	目前位置	顯示現在的位置數值 Step/StepL	Index or StepL				

*馬達狀態詳細說明：

馬達狀態	條件	機械剎車動作
0: STOP	使用位置控制 (參數 08-01 = 2)時，不會進入此狀態 當非位置控制時 (08-01 = 0 or 1)，如果參數 08-11 (停止時保持力) = 0 (Free) or 1 (短路剎車)，則馬達停止時 State = Stop	鎖住
2: RUN	馬達進行速度控制時 (ex: JG 類指令)，State = Run 。	釋放
3: EBRKAE	當 Ebrake (IO 或 指令) = On 時， State = EBrake ，此時馬達進行短路剎車。 P.S. 此狀態優先權低於 Free, Fault, Servo Off	剛開始釋放，等馬達短路剎車停止後鎖住
4: FREE	當 Free (IO 或 指令) = On 時，則 State = Free ，此時馬達不激磁。 P.S. 此狀態優先權低於 Fault, Servo Off	釋放
5: FAULT	當驅動器跳異常時，State = Fault，此時馬達不激磁。 P.S. 此狀態優先權低於 Servo Off	Free = On 時釋放，反之鎖住
6: WAIT / INHIBIT	底下任一條件成立時，則 State = Servo Off，此時馬達不激磁 當驅動器上電後，若 B+ 的電壓過低 (B+沒接電源) 參數 02-14: Servo-On 模式 = 1 or 2 時，而且 Servo-On (IO 與 指令) = Off	當參數 02-14: Servo-On 模式 = 2 時，釋放 當參數 02-14: Servo-On 模式 = 0 or 1 時，Free = On 時釋放，反之鎖住
7: MOVING(SERVO ON)	使用位置控制 (參數 08-01 = 2)時，馬達停止或者進行位置控制時 (ex: MR, MA 等位置控制指令) State = Motion 僅編碼器機種適用	釋放
8: SLIGHT-POS-KEEPING (簡易位置保持中)	Hall Sensor 機種，當 08-11 (停止時保持力) = 2 (簡易位置保持, Slight-Position- Keeping)，則馬達停止時 State = SPK	釋放

10.3.2. Monitor Data

通訊控制時建議使用 Monitor Data 讀取驅動器資訊。

寄存器位址 Hex	名稱	內容	範圍																											
4600h	馬達狀態	馬達當前的狀態	0: STOP 2: RUN 3: EBRKAE 4: FREE 5: FAULT 6: WAIT / INHIBIT 7: MOVING(SERVO ON) 8: SLIGHT-POS-KEEPING (簡易位置保持中)																											
4601h	Alarm No.	顯示現在作動的異常保護錯誤碼	請參閱「 11 保護功能 (Alarm) 」																											
4602h	現在的運轉資料 No.	顯示現在的運轉資料 No.	0 ~ 7																											
4603h	指令轉速	顯示現在的指令轉速	-32767 ~ +32768 r/min +: 正轉 -: 反轉																											
4604h	馬達轉速	顯示現在的馬達轉速	0: 停止																											
4605h	直接IO 的狀態	顯示直接IO(X1~X6、Y1、Y2)的狀態	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>Bit</th><th>7</th><th>6</th><th>5</th><th>4</th><th>3</th><th>2</th><th>1</th><th>0</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>上位</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>Y2</td><td>Y1</td></tr> <tr> <td>下位</td><td>-</td><td>-</td><td>X6</td><td>X5</td><td>X4</td><td>X3</td><td>X2</td><td>X1</td></tr> </tbody> </table>	Bit	7	6	5	4	3	2	1	0	上位	-	-	-	-	-	-	Y2	Y1	下位	-	-	X6	X5	X4	X3	X2	X1
Bit	7	6	5	4	3	2	1	0																						
上位	-	-	-	-	-	-	Y2	Y1																						
下位	-	-	X6	X5	X4	X3	X2	X1																						
4606h	輸出功率	顯示現在的驅動器輸出功率	0 ~ 65535 W																											
4607h	BUS V	顯示現在的輸入電源電壓	0 ~ 65535 (1=0.01VDC)																											
4608h	輸出%	顯示現在的驅動器輸出% +: 輸出轉矩方向與馬達轉向相同 -: 輸出轉矩方向與馬達轉向相反	-1000 ~ +1000 (1=0.1%)																											
4609h	輸出電流	顯示現在的驅動器輸出電流	0 ~ 65535 (1=0.01A)																											
460Ah	轉矩(電流)限制	顯示現在的轉矩(電流)限制	0 ~ 65535 (1=0.01A)																											
460Bh	加速時間	顯示現在的加速時間	0 ~ 65535 (1=0.1s)																											
460Ch	減速時間	顯示現在的減速時間	0 ~ 65535 (1=0.1s)																											
460Dh	A1 (VR_M)電壓	顯示現在外部電壓 A1 (VR_M)輸入的電壓	0 ~ 1000 (1=0.01VDC)																											
460Eh	保留	-	-																											
460Fh	X5(XH) Duty	顯示現在 X5(XH)接收的脈波 PWM duty	0 ~ 1000 (1=0.01%)																											
4610h	X5(XH) Frequency	顯示現在 X5(XH)接收的脈波頻率	0 ~ 10000 Hz																											
4611h	保留	-	-																											
4612h	Hall 計數	馬達霍爾信號變化數。正轉+1、反轉-1	-32767 ~ +32768 counts																											
4613h	目標位置 (Encoder Index/StepH)	顯示現在的目標位置數值 Index/StepH	Index or StepH																											
4614h	目標位置 (Encoder Step/StepL)	顯示現在的目標位置數值 Step/StepL	Index or StepL																											
4615h	目前位置 (Encoder Index/StepH)	顯示現在的位置數值 Index/StepH	Index or StepH																											
4616h	目前位置 (Encoder Step/StepL)	顯示現在的位置數值 Step/StepL	Index or StepL																											

10.3.3. Alarm 履歷

Alarm 履歷為發生過的 Alarm 紀錄，近期 10 筆的資料。可由 A-HMI 程式的「Alarm」頁面功能來監視。

寄存器位址 Hex	ID	名稱	內容	範圍
3300h	01	Alarm 履歷 1	最近期發生的 Alarm 顯示 Alarm 履歷近期 2 ~ 10 筆	0 ~ 22 Alarm 請參閱 「11 保護功能 (Alarm)」
3301h	02	Alarm 履歷 2		
3302h	03	Alarm 履歷 3		
3303h	04	Alarm 履歷 4		
3304h	05	Alarm 履歷 5		
3305h	06	Alarm 履歷 6		
3306h	07	Alarm 履歷 7		
3307h	08	Alarm 履歷 8		
3308h	09	Alarm 履歷 9		
3309h	10	Alarm 履歷 10		

10.3.4. 通訊錯誤碼履歷 (COM Error)

通訊錯誤碼履歷為發生過的通訊異常錯誤碼紀錄，近期 10 的筆資料。可由 A-HMI 程式的「COM_Error」頁面功能來監視。

NOTE 通訊錯誤碼履歷並無 EEPROM 紀錄。因此驅動器斷電後將無法保存通訊錯誤履歷資料。

寄存器位址 Hex	ID	名稱	內容	範圍
4800h	01	通訊錯誤碼履歷 1	最近期發生的通訊錯誤代碼 顯示通訊異常的錯誤碼履歷近期 2 ~ 10 筆	132(84h): 通訊封包格式錯誤或 LRC 錯誤。 133(85h): 通訊逾時。 136(88h): 指令為無效指令(未支援)。 140(8Ch): 設定超出範圍。 141(8Dh): 指令無法執行(可能為馬達運轉中)。
4801h	02	通訊錯誤碼履歷 2		
4802h	03	通訊錯誤碼履歷 3		
4803h	04	通訊錯誤碼履歷 4		
4804h	05	通訊錯誤碼履歷 5		
4805h	06	通訊錯誤碼履歷 6		
4806h	07	通訊錯誤碼履歷 7		
4807h	08	通訊錯誤碼履歷 8		
4808h	09	通訊錯誤碼履歷 9		
4809h	10	通訊錯誤碼履歷 10		

10.4. 運轉資料

數位運轉資料可以透過 RS-485 或參數設定器(RS-232)/藍牙，使用 A_HMI 軟體或 Modbus 通訊協定存取寄存器位址來修改。數位運轉資料共可設定 8 個 (運轉資料 No.0 ~ 7)。運轉資料如下所示。

ID	名稱	內容	設定範圍	初始值	控制模式 **	
					反映 *	速度控制
03-09 ~ 03-16	數位轉速 No.0 ~ 數位轉速 No.7	轉速數位設定	60 ~ 10000 r/min	3000	A	X
04-01 ~ 04-08	數位加速時間 No.0 ~ 數位加速時間 No.7	轉速控制時: 轉速 0 到 3000 r/min 的時間 Duty 控制時: Duty 0 到 100% 的時間	2 ~ 100 (1=0.1 s)	10	A	O
04-09 ~ 04-16	數位減速時間 No.0 ~ 數位減速時間 No.7	轉速控制時: 轉速 3000 到 0 r/min 的時間 Duty 控制時: Duty 100 到 0% 的時間	2 ~ 100 (1=0.1 s)	10	A	O
07-01 ~ 07-08	數位轉矩限制 No.0 ~ 數位轉矩限制 No.7	轉矩限制數位設定	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	2000	A	O
07-09 ~ 07-16	數位 Duty No.0 ~ 數位 Duty No.7	Duty 數位設定	0 ~ 1000 (1=0.1 %)	100 200 300 400 500 600 800 1000	A	X

* 反映表示參數設定後發生作用的時機。A: 設定後立即反映,C: 執行 Configuration 後反映,D: 重新接通電源後反映

** O: 有效, X: 無效

運轉資料寄存器位置

運轉資料寄存器有 EEPROM 與 RAM。

資料寫入到 EEPROM 時，每次更改需要大約 20ms 等待時間

資料寫入到 RAM 時，每次更改需要時間 < 5ms

NOTE 馬達運轉中，請使用數位運轉資料寄存器 RAM 位置來變更設定運轉資料。

運轉資料 No.	寄存器位置(Hex)									
	轉速		加速時間		減速時間		轉矩限制		Duty	
	EEP	RAM	EEP	RAM	EEP	RAM	EEP	RAM	EEP	RAM
0	0308h	3F08h	0400h	4000h	0408h	4008h	0700h	4300h	0708h	4308h
1	0309h	3F09h	0401h	4001h	0409h	4009h	0701h	4301h	0709h	4309h
2	030Ah	3F0Ah	0402h	4002h	040Ah	400Ah	0702h	4302h	070Ah	430Ah
3	030Bh	3F0Bh	0403h	4003h	040Bh	400Bh	0703h	4303h	070Bh	430Bh
4	030Ch	3F0Ch	0404h	4004h	040Ch	400Ch	0704h	4304h	070Ch	430Ch
5	030Dh	3F0Dh	0405h	4005h	040Dh	400Dh	0705h	4305h	070Dh	430Dh
6	030Eh	3F0Eh	0406h	4006h	040Eh	400Eh	0706h	4306h	070Eh	430Eh
7	030Fh	3F0Fh	0407h	4007h	040Fh	400Fh	0707h	4307h	070Fh	430Fh

10.5. 參數

以下參數都可在不同控制模式設定。部分參數在特定的控制模式下才有作用。

可使用的參數因控制模式而異。

參數可以透過 RS-485 或參數設定器(RS-232)/藍牙，使用 A_HMI 軟體或 Modbus 通訊協定存取寄存器位址來修改。

NOTE 反映表示參數設定後發生作用的時機。A: 設定後立即反映 C: 執行 Configuration 後反映 D: 重新接通電源後反映。

NOTE 控制模式表示該參數在何種控制模式下有效。O: 有效 X: 無效

10.5.1. 馬達參數

搭配馬達的設定，若搭配標準馬達不需要設定馬達參數。

ID (寄存器 位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反映	控制模式		
						速度	Duty	位置
01-01 (0100h)	Hall Sensor 序列 Hall	霍爾訊號與馬達反電動勢的配合極性。	0: B 序列(正緣邏輯) 1: A 序列(負緣邏輯)	1	C	O	O	X
01-02 (0101h)	馬達極數	馬達轉子極數	2/4/8/10	8	C		O	O
01-03 (0102h)	馬達無載最高轉速	馬達無負載時，給予額定電壓的轉速(參考值)。	100 ~ 65535 r/min	4188	C		X	X
01-04 (0103h)	馬達轉向定義	馬達正轉(CW)的定義	0: Top (馬達軸端) 1: Bottom (馬達底部)	0	C		O	O
01-06 (0105h)	功率輸出額度	依搭配馬達調整額定輸出功率(單位: 0.1%) 100.0%: 24V 350W / 48V 750W	500 ~ 1000 (0.1%)	1000	D	O	O	
01-14 (010Dh)	Encoder 解析度 ENC	Encoder 單相 Pulse 數量設定	0 ~ 65535 Pulse	2500	D		X	X
05-01 (0500h)	馬達過溫感測器類型	馬達過溫感測器(溫度開關)型態設定	0: 常開(N.O.) 1: 常閉(N.C.) 2: 關閉保護功能	2	C		O	O

10.5.2. IO 參數

NOTE IO 相關功能請參閱「[3.5 數位輸入信號功能](#)、[3.6 數位輸出信號功能](#)」。

NOTE 當有相同功能配置給直接輸入、虛擬輸入或遙控輸入(NET-IN)時，採用 OR 邏輯，只要有一個輸入為 ON，該功能即為 ON 狀態。

ID (寄存器 位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反映	控制模式		
						速度	Duty	位置
02-01 (0200h)	SC/CC 模式	SC 模式: 使用 START/STOP, CCW/CW CC 模式: 使用 FWD, REV	0: SC Mode 1: CC Mode	0	C	O	O	O
02-15 (020Eh)	轉速到達範圍(VA)	馬達當前轉速與命令轉速差小於此設定時，VA-OUT 輸出為「ON」。	0 ~ 1000 r/min	100	C			
02-16 (020Fh)	EN OUT 轉速	馬達當前轉速高於此設定時，EN-OUT 輸出為「ON」。	200 ~ 10000 r/min	1000	C			
06-01 (0600h)	X1 輸入功能	直接輸入端子 X1 ~ X5(XH)接點的功能設置。	0: NC (PULSE-INPUT) 1: START/STOP (FWD) 2: CCW/CW (REV) 5: FREE 6: STOP-MODE 7: E BRAKE/ALM-RST	1	C			
06-02 (0601h)	X2 輸入功能			2	C			

06-03 (0602h)	X3 輸入功能		8: ALM-RST 9: STOP-MODE2 [D.00] 10: M0 11: M1 12: M2 13: EBRAKE 14: SERVO-EN 17: STOP 21: EXT-ERROR	5	C																															
06-04 (0603h)	X4 輸入功能			8	C																															
06-05 (0604h)	X5(XH)輸入功能			10	C																															
06-06 (0605h)	Always ON Input 1 (AOI1)		虛擬輸入，配置在此的輸入功 能將保持為 ON 狀態。 請勿將 START/STOP, FWD, REV 功能分配給此端子。	0	C																															
06-07 (0606h)	Always ON Input 2 (AOI2)			0	C																															
06-08 (0607h)	Always ON Input 3 (AOI3)			0	C																															
06-09 (0608h)	Y1 輸出功能	直接輸出端子接點的功能設 置。	0: NC 1: SPD-OUT 2: ALM-OUT 3: BUSY-OUT 4: VA-OUT 5: EN-OUT 6: ALM-PULSE 7: BUS-ALM-PULSE 11: RUN-OUT 12: DIR-OUT 13: VA-OUT2 14: VA-EN-OUT	3	C																															
06-10 (0609h)	Y2 輸出功能			2	C																															
06-11 (060Ah)	YH 輸出功能			1	C																															
06-12 (060Bh)	OUT1 輸出功能	大電流輸出端子 OUT1 的接點 功能(預設為電磁剎車控制)。	13: MBRAKE 14: MBRAKE-RELEASE	13	C																															
06-16 (060Fh)	I/O 作動邏輯	設定輸入與輸出功能作動(ON) 的邏輯，將設定值轉化為 2 進 位制後，每個 bit 對應一個 I/O 作動邏輯設定。 <table border="1"><thead><tr><th>Bit</th><th>說明</th></tr></thead><tbody><tr><td>0</td><td>X1 作動邏輯</td></tr><tr><td>1</td><td>X2 作動邏輯</td></tr><tr><td>2</td><td>X3 作動邏輯</td></tr><tr><td>3</td><td>X4 作動邏輯</td></tr><tr><td>4</td><td>X5(XH)作動邏輯</td></tr><tr><td>5</td><td>AOI1 作動邏輯</td></tr><tr><td>6</td><td>AOI2 作動邏輯</td></tr><tr><td>7</td><td>AOI3 作動邏輯</td></tr><tr><td>8</td><td>Y1 作動邏輯</td></tr><tr><td>9</td><td>Y2 作動邏輯</td></tr><tr><td>10</td><td>YH 作動邏輯</td></tr><tr><td>11</td><td>OUT1 作動邏輯</td></tr><tr><td>12</td><td>OUT 2 作動邏輯</td></tr><tr><td>13 ~ 15</td><td>保留</td></tr></tbody></table>	Bit	說明	0	X1 作動邏輯	1	X2 作動邏輯	2	X3 作動邏輯	3	X4 作動邏輯	4	X5(XH)作動邏輯	5	AOI1 作動邏輯	6	AOI2 作動邏輯	7	AOI3 作動邏輯	8	Y1 作動邏輯	9	Y2 作動邏輯	10	YH 作動邏輯	11	OUT1 作動邏輯	12	OUT 2 作動邏輯	13 ~ 15	保留	0: 作動(ON)邏輯為 <u>不導通</u> 「ON」 = 不導通 「OFF」 = 導通 1: 作動(ON)邏輯為 <u>導通</u> 「ON」 = 導通 「OFF」 = 不導通	65535	C	O O O
Bit	說明																																			
0	X1 作動邏輯																																			
1	X2 作動邏輯																																			
2	X3 作動邏輯																																			
3	X4 作動邏輯																																			
4	X5(XH)作動邏輯																																			
5	AOI1 作動邏輯																																			
6	AOI2 作動邏輯																																			
7	AOI3 作動邏輯																																			
8	Y1 作動邏輯																																			
9	Y2 作動邏輯																																			
10	YH 作動邏輯																																			
11	OUT1 作動邏輯																																			
12	OUT 2 作動邏輯																																			
13 ~ 15	保留																																			
09-01 (0900h)	NET-X0 輸入功能	NET-IO 遙控輸入點(NET-IN)功能設置。	0: NC (PULSE-INPUT) 1: START/STOP (FWD) 2: CCW/CW (REV) 5: FREE 6: STOP-MODE 7: EBRAKE/ALM-RST 8: ALM-RST 9: STOP-MODE2 [D.00] 10: M0 11: M1 12: M2 13: EBRAKE 14: SERVO-EN 17: STOP 21: EXT-ERROR	1	C																															
09-02 (0901h)	NET-X1 輸入功能			2																																
09-03 (0902h)	NET-X2 輸入功能			8																																
09-04 (0903h)	NET-X3 輸入功能			6																																
09-05 (0904h)	NET-X4 輸入功能			10																																
09-06 (0905h)	NET-X5 輸入功能			11																																
09-07 (0906h)	NET-X6 輸入功能 [C.02]			0																																
09-08 (0907h)	NET-X7 輸入功能 [C.02]			0																																

10.5.3. 運轉參數

ID (寄存器位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反映	控制模式		
						速度	Duty	位置
02-02 (0201h)	啟動預力輸出	馬達起動時的初始輸出%。調升可增加重載起動響應。	0 ~ 300 (1=0.1%)	0	C			
02-03 (0202h)	運轉資料來源設定	速度控制與 Duty 控制模式時運轉資料設定的方式。	請參閱 5.3 運轉資料設定方法選擇	0	C			
02-10 (0209h)	轉速調整方法	速度控制與 Duty 控制模式時的轉速/輸出調整方法選擇。	0: 類比或數位調整 (遙控IO) 1: XH PFM 輸入調整 2: XH PWM 輸入調整 3: RS-485 Multi-drive Lite D.00	0	C	O	X	
02-14 (020Dh)	Driver-Enable 設定	驅動器未 Enable 時，為 Inhibit 狀態，此時無法控制。要控制驅動器前需設定為 Enable。	• 0: 上電即 Enable • 1: SERVO-ON 輸入設為「ON」時 Enable。 Inhibit 時電磁剎車(MBRAKE)由 FREE 釋放。 • 2: SERVO-ON 輸入設為「ON」時進入 Enable。Inhibit 時電磁剎車(MBRAKE)自動釋放。	0	C	O	O	O
08-01 (0800h)	控制模式	運轉控制模式選擇	0: 速度控制 (Speed) 1: Duty 控制 (Duty) 2: 位置控制(Multi-drive)	0	C			
08-02 (0801h)	速度控制增益 P	速度控制增益 P	0 ~ 65535	10	C			
08-03 (0802h)	速度控制增益 D	速度控制增益 D	0 ~ 65535	100	C			
08-07 (0806h)	正反轉模式	設定馬達在運轉中，能否使用 CCW/CW 輸入，改變馬達轉向	0: 不作動 1: 停止後變換運轉方向	1	C			
08-11 (080Ah)	停止保持力設定	非位置控制時，要馬達停止時產生保持力，請設定為 1(制動剎車)或 2(簡易位置保持)	• 0: Free • 1: Servo-lock ENC • 1: 制動剎車 Hall • 2: 簡易位置保持 Hall C.02	1	C	O	X	

10.5.4. 調整信號(模擬電壓|類比/PFM/PWM)參數

NOTE 轉速調整預設為類比或數位設定，使用 PFM 輸入或 PWM 輸入調速前需先設定相關參數。

NOTE 位置控制(Multi-drive)不支援信號電壓|類比/PFM/PWM 調整。

ID (寄存器位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反映	控制模式	
						速度	Duty
02-04 (0203h)	外部輸入調整 信號範圍	速度控制時： 外部類比輸入 A1 電壓使用範圍。 Duty 控制時： A1 調整 Duty 電壓使用範圍 PFM/PWM 輸入調整 Duty 的信號使用範圍。	0: 0 ~ 5 VDC (類比最大電壓值=4.8 VDC) 1: 0 ~ 10 VDC (類比最大電壓值=9.8 VDC)	0	C		O
02-05 (0204h)	外部輸入調速 信號增益值	類比輸入 A1 調速時： 類比輸入 1V 變化對應的轉速 (r/min) PFM 輸入調速時： 頻率變化 200Hz 對應的轉速 (r/min) PWM 輸入調速時： PWM 變化 10% 對應的轉速 (r/min)	類比調速時： 0 ~ 10000 r/min per V PFM 輸入調速時： 0 ~ 10000 r/min per 200 Hz PWM 輸入調速時： 0 ~ 10000 r/min per 10%	708	C		X
02-06 (0205h)	外部輸入調整 信號 OFFSET (偏移量)	類比輸入 A1 的 OFFSET(原點)電壓 PFM 輸入頻率的 OFFSET(原點) PWM 輸入 Duty % 的 OFFSET(原點)	0 ~ 200 類比 A1 調整時: 1=0.01 VDC PFM 輸入調整時: 1=2 Hz PWM 輸入調整時: 1=0.1%	10	C		O
02-07 (0206h)	OFFSET 對應轉速	外部輸入調速信號 OFFSET 時的對應轉速	0 ~ 10000 r/min	85	C		X
02-08 (0207h)	外部調速信號最低 值行為	外部輸入調速信號小於 OFFSET 時的馬達行為設定	0: 馬達停止 1: 維持最低轉速	0	C		O
02-09 (0208h)	加/減速設定極性	內部設定器 VR1, VR2 設定 加/減速時間時，CCW 轉到底的定義	0: 加/減速時間最長 1: 加/減速時間最短	1	C		X
03-01	調速上限	類比/PFM 輸入/PWM 輸入調速最高	100 ~ 10000 r/min	3600	C		

(0300h)		轉速					
03-02 (0301h)	調速下限	類比/PFM 輸入/PWM 輸入調速最低轉速	1 ~ 10000 r/min ENC 60 ~ 10000 r/min Hall	85	C		
03-03 (0302h)	VR 調整加減速上限	VR 加/減速時間調整最大值(最慢)	1 ~ 100 (1=0.1 s)	100	C		
03-04 (0303h)	VR 調整加減速下限	VR 加/減速時間調整最小值(最快)	1 ~ 100 (1=0.1 s)	1	C		
03-05 (0304h)	調整轉矩限制上限	轉矩限制類比調整最大值	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	2000	C		
03-06 (0305h)	調整轉矩限制下限	轉矩限制類比調整最小值	0 ~ 2000 (1=0.1 %)	100	C		
03-07 (0306h)	Duty 輸出上限	Duty 調整最高值 02-04 設為 0 時 外部類比輸入 4.8VDC 時對應的 Duty PFM 輸入 960Hz 時對應的 Duty PWM 輸入 48%時對應的 Duty 02-04 設為 1 時 外部類比輸入 9.8VDC 時對應的 Duty PFM 輸入 1.96KHz 時對應的 Duty PWM 輸入 98%時對應的 Duty	0 ~ 1000 (1=0.1 %)	1000	C	X	O
03-08 (0307h)	Duty 輸出下限	類比/PFM 輸入/PWM 輸入信號 OFFSET 值(02-06)對應的 Duty 輸出	0 ~ 1000 (1=0.1 %)	0	C		
08-09 (0808h)	XH PWM 信號 OFFSET	PWM 輸入訊號 上升/下降時間 OFFSET 設定	0 ~ 32767 (1= +0.0167 us) 65535 ~ 32768 (65535= -0.0167 us)	0	C	O	

10.5.5. 保護參數

ID (寄存器 位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反 映	控制模式		
						速度	Duty	位置
05-01 (0500h)	馬達過溫感測器類型	馬達過溫感測器(溫度開關)型態設定	0: 常開(N.O.) 1: 常閉(N.C.) 2: 關閉保護功能	2	C		O	O
05-02 (0501h)	初期運轉禁止 Alarm	Power-on 初期運轉禁止 Alarm 的設定	0: 無效 1: 有效	0	C			
05-03 (0502h)	馬達回饋訊號保護 功能	馬達回饋訊號保護功能 Alarm	Hall Sensor 機種: 0: 無效 1: 有效 Encoder 機種: E00 0 & 1: 開啟 Overflow 保護 2: 關閉 Overflow 保護	0	C		X	X
05-04 (0503h)	過速 Alarm 轉速	馬達當前轉速超過此設定值 時會發生過速 Alarm	0 ~ 10000 r/min	5000	C			
05-07 (0506h)	轉矩限制堵轉 Alarm	馬達因為轉矩限制/限電流而 無法轉動時的保護設定	0: 無效 (持續輸出) 1 ~ 65535: 有效 (1=堵轉 1 ms 後 Alarm)	3000	C			
05-08 (0507h)	超過轉矩限制允許 時間	允許電流超過轉矩限制值的 時間	0 ~ 1000 (1=0.1 s)	300	C		O	O
05-09 (0508h)	低於轉矩限制回復 時間	當電流低於轉矩限制值此段 時間後，轉矩限制機制解除	0 ~ 1000 (1=0.1 s)	600	C			
05-15 (050Eh)	過載機制設定	發生過載時的行為設定	0: Fold-back (降至額定輸出) 1: Alarm	0	C			

10.5.6. 通訊參數

ID (寄存器 位址)	名稱	內容	設定範圍	初始值	反 映	控制模式	
						速度	Duty
09-09 (0908h)	Modbus RTU C3.5 D.00	Modbus RTU 靜止間隔設定 (Modbus 標準最小為 1.75ms)	0=1.75ms 1=1.50ms 2=1.25ms 3=1.00ms 4=0.75ms 5=0.50ms	0	C		
09-10 (0909h)	通訊異常保護行為	發生通訊異常時的行為設定	0: Alarm 1: NET-IN 狀態清除 2: Alarm + NET-IN 狀態清除	0	C		O
09-11 (090Ah)	WatchData 選擇	Dynamic Data 顯示資料頁面	0~3: 選擇對應監視資料頁面	0	C		
09-12 (090Bh)	RS-485 通訊逾時	RS-485 通訊逾時時間	0: 無效 0 ~ 10000 ms	0	C		

09-13 (090Ch)	RS-485 通訊異常次數	RS-485 通訊異常超過此設定值啟動 Alarm	1 ~ 10 次	0	C														
09-14 (090Dh)	RS-232/藍牙通訊逾時	RS-232 通訊逾時時間	0: 無效 0 ~ 10000 ms	0	C														
09-15 (090Eh)	RS-232/藍牙通訊異常次數	RS-232 通訊異常超過此設定值啟動 Alarm	1 ~ 10 次	0	C														
09-16 (090Fh)	RS-485 通訊設定	RS-485 訊號與協定設定 通訊物理層設定 Bit field	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Bit</th> <th>說明</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>例外應答格式 0: 特殊 1: 標準</td> </tr> <tr> <td>5 ~ 15</td> <td>保留</td> </tr> </tbody> </table>	Bit	說明	0	Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even	2	Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits	3	Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits	4	例外應答格式 0: 特殊 1: 標準	5 ~ 15	保留	0	D		
Bit	說明																		
0	Parity 0(00b): None 1(01b): Odd 2(10b): Even																		
2	Stop Bits 0: 1 bit 1: 2 bits																		
3	Data Bits 0: 8 bits 1: 7 bits																		
4	例外應答格式 0: 特殊 1: 標準																		
5 ~ 15	保留																		

11. 保護功能 (Alarm)

當有異常發生，本驅動器將啟動異常保護功能。

保護功能作動時，馬達自然停止。ALM-OUT 輸出作動。驅動器面板上的 ALM LED 開始閃爍。

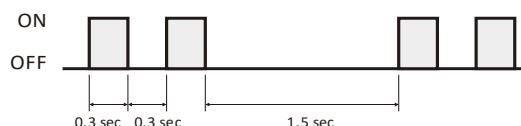
要解除保護功能，可在異常問題排除，確保安全後，以 ALM-RST 輸入或是重新開啟電源解除。重新開啟電源，請切斷驅動器主電源，等待足夠的時間，使驅動器內部電源能完全釋放(至少 1 分鐘或待 PWR LED 指示燈熄滅)，再重新給予電源。

NOTE 若驅動器處在可運轉之狀態(例如 START/STOP 為 ON)，無法解除保護功能。請務必讓馬達停止後，再解除。

ALM LED

保護功能作動時，ALM LED 會開始閃爍，閃爍的次數依保護功能而定。可透過計算 ALM LED 的閃爍次數，確認 Alarm 的種類。

過載保護 ALM LED 閃爍範例



11.1. 錯誤碼與保護功能一覽表

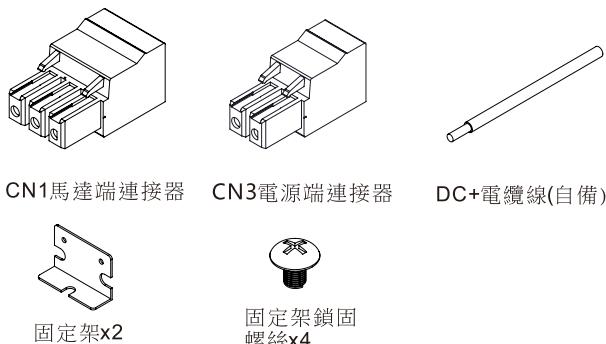
LED 狀態	錯誤碼	保護功能	說明	Reset	
				IO/通訊	斷電
閃爍 1 次	1	過電流	有大電流通過驅動器。	O	O
閃爍 2 次	2	過負載	施加負載超過額定負載 5 秒以上。施加負載超過轉矩限制 X 秒以上(X 因參數設定而不同)。	O	O
閃爍 3 次	3	馬達回授訊號錯誤	霍爾訊號異常或未連接。	O	O
閃爍 4 次	4	過電壓	電源輸入電壓高過驅動器可接受的上限。	O	O
閃爍 5 次	5	低電壓	電源輸入電壓低於驅動器可接受的下限。	O	O
閃爍 6 次	6	驅動器過溫	驅動器的溫度高於可承受的上限。	O	O
閃爍 7 次	7	起動失敗	馬達無法起動。可能為馬達卡死或動力線鬆脫。	O	O
閃爍 8 次	8	EEP 資料錯誤	EEP 內部資料錯誤(無法使用 ALM-RST 解除) 請將參數回復出廠或洽原廠支援。	X	X
閃爍 10 次	10	馬達過溫	馬達溫度過高(馬達過溫輸入端子為作動狀態)。	O	O
閃爍 12 次	12	過速度	馬達轉速超過所設定的上限。	O	O
閃爍 13 次	13	Encoder 錯誤	Encoder 訊號錯誤。有以下三種狀況： (1) Encoder 未連接，無法使用 ALM-RST 解除。 (2) Encoder 位置超過範圍(Overflow)。使用 ALM-RST 解除前須先下 CS 指令重置當前的位置。 (3) 若馬達旋轉超過 1.125 圈沒有偵測到 Encoder Z 的訊號。	(1) X (2) O (3) X	O
閃爍 14 次	14	初期運轉禁止	FWD 輸入或 REV 輸入為作動時，重新接入主電源。	X	O
閃爍 15 次	15	外部停止	EXT-ERROR 輸入信號為作動狀態。	O	O
閃爍 20 次	20	霍爾序列錯誤	霍爾序列參數設定錯誤。	O	O
閃爍 21 次	21	通訊指令錯誤	設定參數超出範圍。通訊指令不支援。	O	O
閃爍 22 次	22	參數設定錯誤	參數設定值錯誤。	O	O

11.2. 故障排除與對應處置

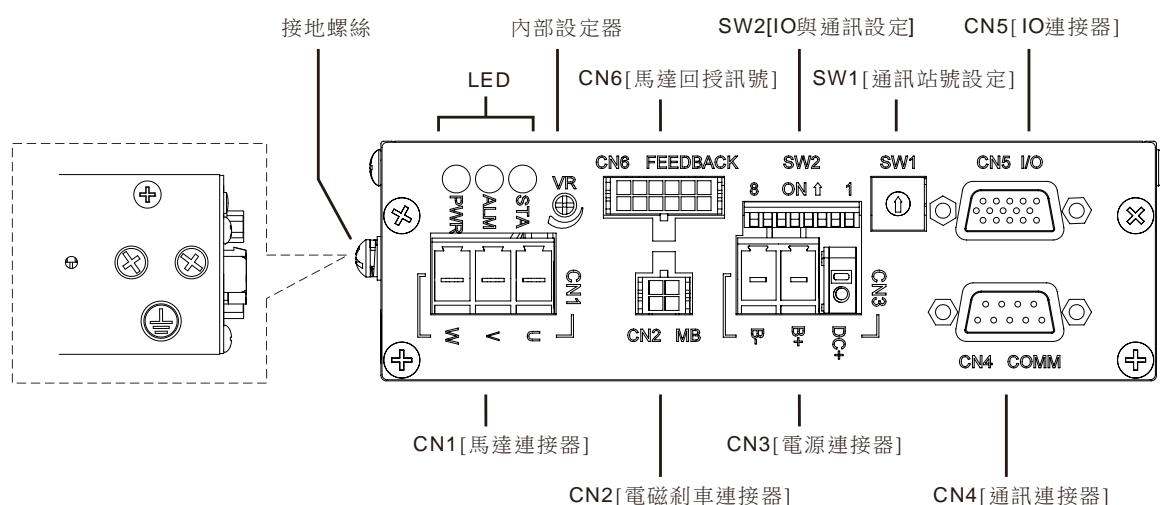
狀況	可能原因	對應處置
馬達不轉動 (且無異常警示發生)	數位輸入(IO)直流電源可能不正常。	檢查數位輸入(IO)直流電源及接線。 檢查數位輸入(IO)信號是否符合規格。
	E BRAKE/RUN 或 STOP 輸入為 ON 狀態。	請將 E BRAKE/RUN 與 STOP 輸入設定為 OFF。
	沒有給予驅動器轉速命令。	外部輸入(模擬量)A1 電壓設定高於 0.2 VDC。 內部調速時、VR 往順時針方向旋轉微調。
	FREE 輸入為 ON 狀態。	請將 FREE 輸入設定為 OFF。
	STOP 輸入為 ON 狀態。	請將 STOP 輸入設定為 OFF。
馬達起動，經過短暫的運轉後停止 (約幾秒鐘後) 異常警示 PWR LED 閃爍 3 次或 7 次	霍爾訊號雜訊干擾嚴重或接觸不良。	檢查霍爾信號接線與端子， 若確認為雜訊干擾， 建議將訊號線更換為隔離線。
	霍爾 sensor 類型不符或相序不正確。	請洽經銷商。
	馬達動力線 UVW 接線不良。	檢查馬達動力 UVW 的接線。
	驅動器可能已經受損。	請洽經銷商。

附錄 E.00 的差異說明

◆ 配件 - 對應 2.1 產品確認

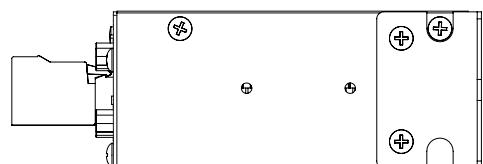
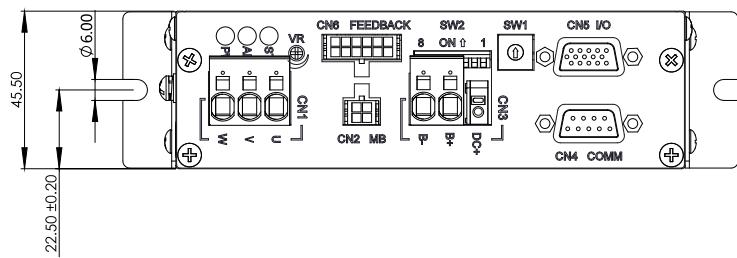
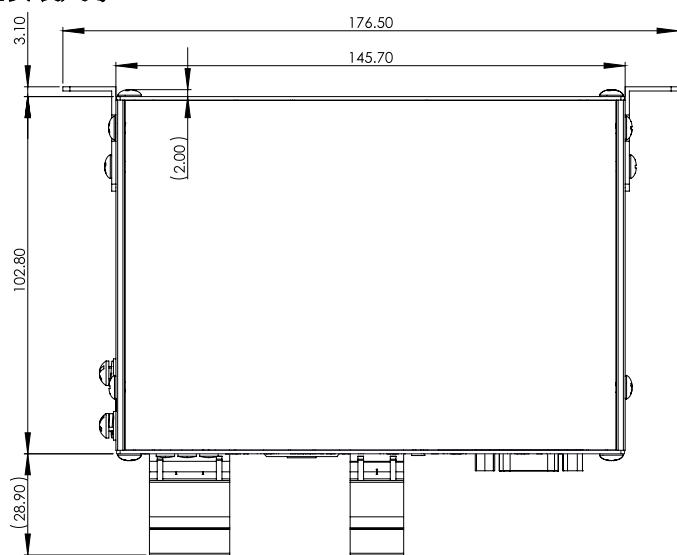


◆ 介面 - 對應 2.5 驅動器各部名稱與說明

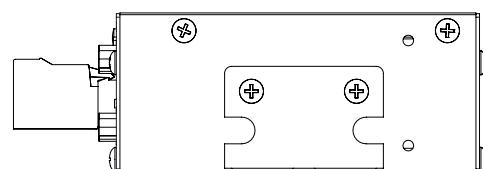
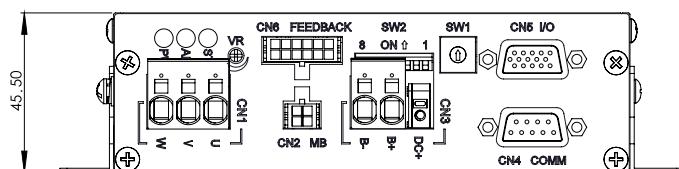
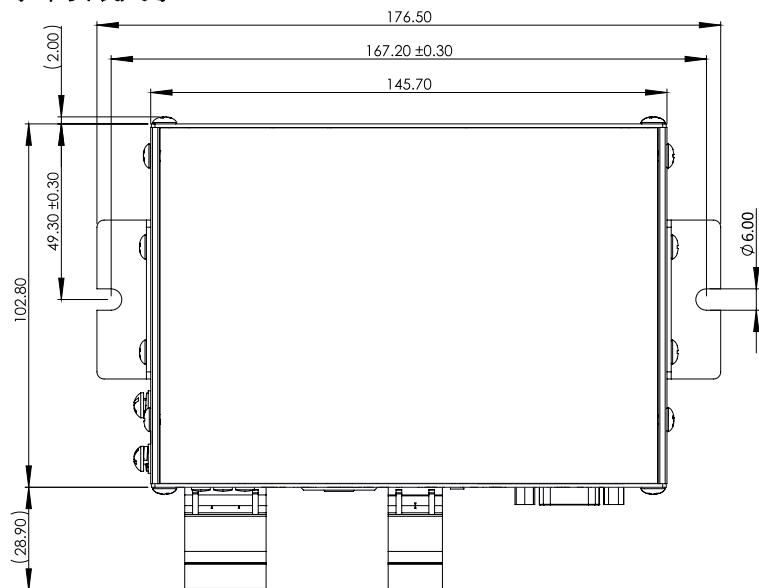


◆ 安裝尺寸 - 對應 3.2 安裝尺寸圖 (Unit: mm)

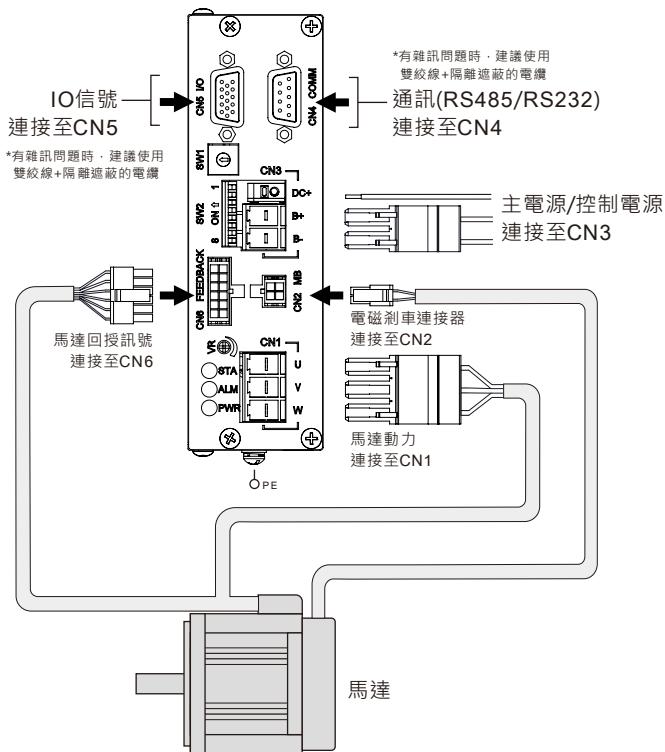
■ 垂直安裝尺寸



■ 水平安裝尺寸



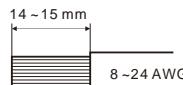
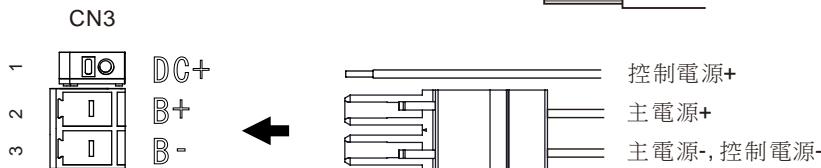
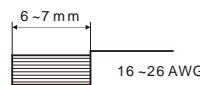
◆ 連接說明 - 對應 3.3 連接



■ 電源連接 CN3

將導線用力插入 CN3 用連接器中，插入後稍微拉拔電線確認是否確實夾緊。

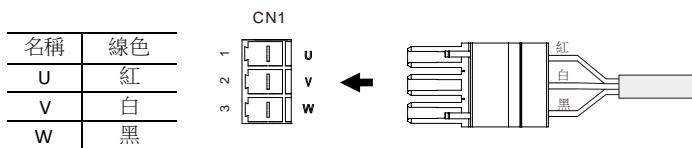
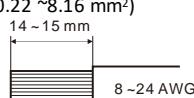
- DC+適用導線: UL1007 AWG26 ~ 16 (參考值: 0.14 ~ 1.32 mm²)
被覆剝線長度: 6 ~ 7 mm
- DC+可不連接(控制電源可由 B+提供)。
若主電源(B+)切斷時，希望保持控制電源仍正常工作(通訊、IO 信號)，可另外接上 DC+。
NOTE B+與 DC+在驅動器內部連接，B+有連接電源，DC+即有電。
- B+、B-適用導線: UL1015 AWG24 ~ 8 (參考值: 0.22 ~ 8.16 mm²)
被覆剝線長度: 14 ~ 15 mm



■ 馬達動力連接 CN1

將導線用力插入 CN1 用連接器中，插入後稍微拉拔電線確認是否確實夾緊。

- 適用導線: UL1015 AWG24 ~ 8 (參考值: 0.22 ~ 8.16 mm²)
被覆剝線長度: 14 ~ 15 mm



修訂紀錄

REV	Date	Remark
1.0	20160707	1 st Release.
2.0	20161021	2 nd Release.
3.0	20170220	<ul style="list-style-type: none"> • 環境工作溫度範圍修正為 0°C ~ +40°C。 • XH1 輸入最低頻率修正為 100Hz。 • 48VDC 機種數位輸入電源電壓修正為 30 ~ 50VDC。 • 新增 C.2 版功能與說明。 • 修正接線圖。 • 修正部分參數說明與設定範圍。 • 修正 Multi-driver 範例，增加部分指令說明與 FAQ。
4.1	20180411	章節調整。Multi-drive, Multi-drive Lite 內容更新。
5.0	20180413	新增 PDF 書籤
5.1	20180608	參數 05-01 馬達過溫感測器類型，新增選項 2：關閉保護功能
5.2	20180615	<ul style="list-style-type: none"> • 修正部分參數說明。 • 修正 I/O 作動邏輯。
5.3	20180913	Multi-drive 指令中的 CS 說明修改為“重置目標位置與目前位置”
6.0	20181101	新增附錄 - E.00 的差異說明。
6.1	20181127	<ul style="list-style-type: none"> • 新增信號線、通訊線建議規格。 • EBRAKE 作動時，電磁剎車作動機制修改。 • PWM / PFM 控制建議設定與內容修正。 • 參數 09-16 RS-485 通訊設定範圍修正。 • Monitor Data 增加 Encoder 目標位置與目前位置。 • 參數 05-03 修改為馬達回饋訊號保護功能 Alarm，增加 Encoder 機種 Overflow 保護功能。
7.0	20190321	修正馬達狀態回傳內容說明。
8.0	20190612	補充 10.3.1 Dynamic Data 中馬達狀態詳細說明。
8.1	20211022	修正錯誤內容。 修正通訊時序中，Tb2 的名稱與說明。 更新 8.4.2 Multi-drive Lite Echo-BITF 說明。 10.5.1 馬達參數增加“01-06 功率輸出額度”說明。 參數 05-01 馬達過溫感測器類型，初始值修改為 2 (關閉保護功能)。 新增一種會觸發 Encoder 錯誤的狀況。

創盟電子工業股份有限公司

新北市中和區立德街 95 號 5 樓
 電話: +886-2-2225-9655 傳真: +886-2-2225-9656
 網址: <http://www.trumman.com.tw>