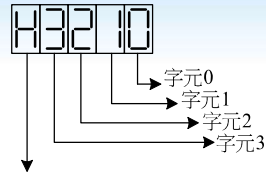


CSIM參數表



表示為十六位元參數

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式																												
PN01	RPM RPS	H0000	0~1	<table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>RPM (速度設定為 PN10.PN11)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>RPS (速度設定為 VM.VA)</td> </tr> </table>	0	RPM (速度設定為 PN10.PN11)	1	RPS (速度設定為 VM.VA)	5																								
0	RPM (速度設定為 PN10.PN11)																																
1	RPS (速度設定為 VM.VA)																																
PN01	MD	0000	0~5	<p>選擇工作模式(開迴路步進無速度模式)</p> <table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>脈波輸入控制模式(無加減速)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>脈波輸入控制模式(有加減速)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>速度控制模式</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>扭力控制模式</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>廠商保留</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>終端機模式,程式模式</td> </tr> </table>	0	脈波輸入控制模式(無加減速)	1	脈波輸入控制模式(有加減速)	2	速度控制模式	3	扭力控制模式	4	廠商保留	5	終端機模式,程式模式	740 750 980 1400 SLIM																
0	脈波輸入控制模式(無加減速)																																
1	脈波輸入控制模式(有加減速)																																
2	速度控制模式																																
3	扭力控制模式																																
4	廠商保留																																
5	終端機模式,程式模式																																
PN02		H0000		<p>設定伺服控制模式</p> <p>字元 0(DI) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>馬達旋轉方向</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>輸入正命令時馬達順時針方向旋轉</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉</td> </tr> </table> <p>字元 1(PM) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>輸入脈波型式</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>PLS/DIR 脈波+方向</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>CW/CCW 雙脈波</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>A/B 相位差脈波 支援 980/740/750/1400/215</td> </tr> </table> <p>字元 3(絕對座標) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>設定絕對座標模式</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>相對式</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>單迴轉絕對座標模式 A</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>多迴轉絕對座標模式(需加裝電池)A</td> </tr> </table> <p>字元 4(H) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>開機自動執行程式</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>開機不自動執行內部程式</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>開機自動執行內部程式</td> </tr> </table>	內值	馬達旋轉方向	0	輸入正命令時馬達順時針方向旋轉	1	輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉	內值	輸入脈波型式	0	PLS/DIR 脈波+方向	1	CW/CCW 雙脈波	3	A/B 相位差脈波 支援 980/740/750/1400/215	內值	設定絕對座標模式	0	相對式	1	單迴轉絕對座標模式 A	2	多迴轉絕對座標模式(需加裝電池)A	內值	開機自動執行程式	0	開機不自動執行內部程式	1	開機自動執行內部程式	A
內值	馬達旋轉方向																																
0	輸入正命令時馬達順時針方向旋轉																																
1	輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉																																
內值	輸入脈波型式																																
0	PLS/DIR 脈波+方向																																
1	CW/CCW 雙脈波																																
3	A/B 相位差脈波 支援 980/740/750/1400/215																																
內值	設定絕對座標模式																																
0	相對式																																
1	單迴轉絕對座標模式 A																																
2	多迴轉絕對座標模式(需加裝電池)A																																
內值	開機自動執行程式																																
0	開機不自動執行內部程式																																
1	開機自動執行內部程式																																

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式																																																	
PN03		H0000	Home Slim in2 740 in8 980 in8 750 in8 (SLIM9 243K 266D) PN3= H0022, H0023, H0026, H0027 時,使用 IN1 為原 點訊號 字	<p>歸零設定</p> <p>字元 0(HM) H0000</p> <p>設定原點前,先設定pn2 馬達方向 MA 方向是否正確</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>歸零方向(MD=1、5 時有效)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 CCWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 CWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>負方向歸零,撞壁找 Z 向位</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>正方向歸零,撞壁找 Z 向位</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)</td> </tr> </table> <p>字元 1(RS485 Baud Rate) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td colspan="4">人機通</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>9600</td> <td>1</td> <td>19200</td> <td></td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>38400</td> <td>3</td> <td>57600</td> <td>4 115200</td> </tr> </table> <p>字元 2(RS232 Baud Rates) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>RS232 資料每秒傳輸速率</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>9600</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>19200</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>38400</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>57600</td> </tr> </table> <p>字元 3(Echo) H0000</p> <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>Echo 功能</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>啟動終端機回應功能</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>關閉終端機回應功能</td> </tr> </table>	內值	歸零方向(MD=1、5 時有效)	0	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 CCWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)	1	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 CWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)	2	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)	3	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)	4	負方向歸零,撞壁找 Z 向位	5	正方向歸零,撞壁找 Z 向位	6	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)	7	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)	內值	人機通				0	9600	1	19200		2	38400	3	57600	4 115200	內值	RS232 資料每秒傳輸速率	0	9600	1	19200	2	38400	3	57600	內值	Echo 功能	0	啟動終端機回應功能	1	關閉終端機回應功能	1 5
內值	歸零方向(MD=1、5 時有效)																																																					
0	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 CCWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)																																																					
1	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 CWHC 接點與 DG 短路為原點信號 (B 接點由 PN5 設定)																																																					
2	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)																																																					
3	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 短路為原點信號 (A 接點)																																																					
4	負方向歸零,撞壁找 Z 向位																																																					
5	正方向歸零,撞壁找 Z 向位																																																					
6	HOME 與 DG 短路時,負方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)																																																					
7	HOME 與 DG 短路時,正方向歸零,以 HORG 接點與 DG 開路為原點信號 (B 接點)																																																					
內值	人機通																																																					
0	9600	1	19200																																																			
2	38400	3	57600	4 115200																																																		
內值	RS232 資料每秒傳輸速率																																																					
0	9600																																																					
1	19200																																																					
2	38400																																																					
3	57600																																																					
內值	Echo 功能																																																					
0	啟動終端機回應功能																																																					
1	關閉終端機回應功能																																																					

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式
PN03		H0000		4 在連入字串前加入換行符號並且啟動終端機回應功能 (回應延遲時間設定參考 PN29) 5 在連入字串前加入換行符號並且關閉終端機回應功能 (回應延遲時間設定參考 PN29)	
PN04	Servoon Emc/stop	H0000		設定 SERVO OFF 、 EMC 輸入信號設定	
				字元 0 H010 SLIM IN0	A
				內值 SVOFF 致能及輸入極性	
				0 SVOFF 接點無效	
				1 接點與 DG 短路時 SERVO OFF (A 接點)	
				3 接點與 DG 開路時 SERVO OFF (B 接點)	
				字元 1 H011 SLIM IN0	A
				內值 SVOFF 停車方式	
				0 SVOFF 致能馬達減速停止後關閉輸出電流	
				1 SVOFF 致能直接關閉輸出電流馬達慣性停止	
				字元 2 H012	A
				內值 EMC 致能及輸入極性	
0 EMC 後 ALARM, BREAK 接點無效					
1 接點與 DG 短路時 EMC 致能 (A 接點)					
3 接點與 DG 開路時 EMC 致能 (B 接點)					
字元 3 H013	A				
內值 EMC 停車方式					
0 EMC 啟動時直接關閉輸出電流, 馬達慣性停止					
1 EMC 啟動時馬達減速停止後關閉輸出電流					
PN05	Cwhc Ccwhc	H0100		設定 CWHC 、 CCWHC 輸入	
				字元 0 H010 SLIM IN0	A
				內值 CWHC 正轉禁止致能及輸入極性	
				0 CWHC 接點無效	
				1 接點與 DG 短路時 CWHC 致能 (A 接點)	
				3 接點與 DG 開路時 CWHC 致能 (B 接點)	
				字元 1 H011 SLIM IN0	A
				內值 CWHC 正轉禁止停車方式	
				0 CWHC 時直接關閉輸出電流, 馬達依慣性停止	
				1 CWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流	

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式	
PN05		H0100		字元 3 H0100 SLIM IN1	A	
				內值 CCWHC 反轉禁止停車方式		
				0 CCWHC 時直接關閉輸出電流, 馬達依慣性停止		
				1 CCWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流		
				CW		CCW
				Slim 60 in0		Slin 60 in1
				Slim9 in1		Slim9 in2
				243K in1		243k in2
				740 in6		740 in7
				980 in6		980 in7
				730 in6		730 in7
				PN06		Break Ready
字元 0 H1000 OUT P0						
內值 BREAK 煞車輸出致能及信號極性						
0 BREAK 信號輸出無效						
1 伺服備妥後, 煞車輸出為 OFF (A 接點)						
3 伺服備妥後, 煞車輸出為 ON (B 接點)						
字元 1 H1001 OUT P0	A					
內值 BREAK On 時間差						
0~	系統啟動煞車延遲時間 (單位:100ms)					
字元 2 H1002 OUT P0	A					
內值 BREAK Off 時間差						
0~F	系統關閉煞車前置時間 (單位:100ms)					
				當slim PN6=H0001 且PN7=H0001OUT0=RDY / OUT1=IO OUT2=BRK PN7=H0010 OUT0=一般 / OUT1= ALM OUT2=BRK PN7=H0100 OUT0=INP / OUT1=一般 OUT2=BRK PN7=H0011 OUT0=RDY / OUT1= ALM OUT2=BRK PN7=H0110 OUT0=INP/ OUT1=ALM OUT2=BRK PN7=H0101 OUT0=RDY/ OUT1=INP OUT2=BRK PN7=H0110 OUT0=INP/ OUT1=ALM OUT2=BRK PN7=H0111 OUT0=RDY / OUT1=ALM OUT2=BRK	A	

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式	
PN07		H1111	SLIM 系列 BREAK 與 READY 只能擇一(能)	信號輸出設定	A	
				字元 0 H1111 OUT P0		
				內值 READY 備妥輸出致能及信號極性		
				0 備妥信號無效		
				1 伺服備妥後，電晶體輸出為ON		
				3 伺服備妥後，電晶體輸出為OFF		
				字元 1 H1111 OUT P1		
				內值 ALARM 異常警報輸出致能及信號極性		
				0 異常警報信號無效		
				1 當驅動器異常時，電晶體輸出為ON		
				3 當驅動器異常時，電晶體輸出為OFF		
				PN08		
內值 POSOK 到位輸出致能及信號極性						
0 到位信號輸出無效						
1 到位信號致能後電晶體輸出為ON						
3 到位信號致能後電晶體輸出為OFF						
使用外部速度參數設定	1					
字元 0 H0000						
內值 內部/外部 速度設定						
0 使用內部速度參數為運動速度(PN10 參數)						
1 使用外部 VR 值為運動速度，最高運動速度為 VF (PN19) 參數						
字元 1 H0000 AIN						
內值 內部/外部 速度設定						
0 使用內部速度參數為手動JOG 速度(PN14 參數)						
1 使用外部 VR 值為手動JOG 速度，最高運動速度為 VF (PN19) 參數						
字元 3 H1111						
內值 ABZ 相位再檢 (mode 0~5)						
0 關閉						
1 開機自動再檢驗Encoder (開機瞬間會抖一下) Slim243K-266D 則是編碼器失步檢知關閉						

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式
PN09				更改模式程序選擇	A
				字元 0 H0000	
				內值 更改模式程序選擇	
				0 切換 MD (PN01) 參數時，伺服關閉(SERVO OFF)	
1 切換 MD (PN01) 參數時，伺服不關閉 (SERVO ON)					
				字元 3 H1111 RS232 讀取座標小數點關閉	
PN10	VM	3000	1~5000	設定馬達轉速 (單位: rpm) 1. MD=5 時 MA 運動指令之轉速。 VM=3000 或 PN10=3000 都可以(最低為 1RPM) 若要更低速,需將 PN1=H1000 H1000 改為 RPS	5
PN11	VA	0250	1~1000	設定加速度 (單位: rps ²) PN10/60 n/n/pn11=a 例:PN10=3000 PN11 =100 (3000/60=50 50/100=0.5 等於 0.5 秒加速到 3000RPM) 例:PN10=3000 PN11 =500 (3000/60=50 50/500=0.1 等於 0.1 秒加速到 3000RPM) 例:PN10=500 PN11 =1 (500/60=8.33 8.33/1=8.3 等於 8.3 秒加速到 500RPM) 例:PN10=6000 PN11 =1000 (6000/60=100 100/1000=0.1 等於 0.1 秒加速到 6000RPM)	1,5
PN12	SC1	0001	1~9999	設定輸入脈波 Pusle 乘頻比例 (分子) ※需系統重置方有效(ASC2 Mode 由 PN44 設定)	0,1
PN13	SC2	0001	1~9999	設定輸入脈波 Pusle 乘頻比例(分母) ※需系統重置方有效(ASC2 Mode 由 PN45 設定)	0,1

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式
PN14	VJ	03000	1~5000	MD=1、5時，為手動 JOG 速度(單位:rpm)	1,5
PN15	V0	0000	-200~200	設定電壓輸入零點調整 (Zero Offset)	234
PN16	VZ	0000	0~99	設定 V 電壓輸入不動作範圍 (Dead zone)	2,3
PN17	TSC	0000	1~32	扭力比例常數 (Torque Scale)	234
PN18	EP	0005	1~999	設定馬達到位 (In Position) 允許誤差，POSOK 輸出致能設定。	01
PN19	VF	03500	1~6000	1. 設定馬達最高轉速計算基準 (單位 :rpm) 2. 外部 VR 調速時，之最高轉速 (單位 :rpm)	A 12
PN20	AVA	0000	0~32000	使用類比信號輸入調速時之加速度	234
PN21	AB	0000	1~5000	設定起始與終點加速度 (單位 :rpm)	15
PN22	AF	0000	1~5000	設定到達最高速的加速度 (單位:rps ²)	15
PN23	VH	01200	1~5000	回原點速度 (原點信號觸發後，回復速度為 VH/64)	15
PN24	HP	0000	0~65535	原點歸零後，伺服座標平移 (OFF SET) 位置值 (內值 x4= 實際座標平移值)	15
PN25	EL	01400	20~4000	設定位置誤差極限 (Error Limit) 例：若使用每轉 500 計數的編碼器 (驅動器信號擷取為 4 倍頻) EL=400，實際意義就是當馬達位置誤差超過 400pulse，相當於 1/5 轉時，會出現 Err-04	A
PN26	LL	01300	50~300	馬達負載極限 (Load Limit) 單位：W ※此參數規格因應搭配馬達不同而有所不同，故目前未	A
PN27	IL1	00748	1~150	設定電流極限 (Current Limit) 單位：0.01Amp	A
PN28	IL2	00187	1~500	積分電流極限。單位：0.01Amp	A
PN29		0000	0~65535	通訊回應延遲時間。單位：10ms	A
PN30	KP	05000	1~20000	設定比例控制增益	A
PN31	KD	0000	1~32000	設定微分控制增益	A
PN32	KI	0005	0~50	設定積分控制增益	A
PN33	DM	0000	0~99	設定阻尼參數 (Damper)	A
PN34	廠商保留				
PN35	FFV	02811	0~9999	速度前置補償	A
PN36	FFB	0000	-99~99	不平衡負載補償 (通常運用於 Z 軸負載時)	A

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式												
PN40	IKP			步進模式時,電流比例修正	A												
PN41				字元 3(Echo) 0000 <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>步進開迴路模式時,自動降電流</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>off 0%</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>off 50%</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Off75%</td> </tr> </table> 字元 2(OPEN SETP ENCODER ON) 0000 步進開迴路模式,讀取 ENCODER	內值	步進開迴路模式時,自動降電流	0	off 0%	1	off 50%	2	Off75%	205 920 720				
內值	步進開迴路模式時,自動降電流																
0	off 0%																
1	off 50%																
2	Off75%																
PN44	MSC 1			MSC1(內部電子齒輪比)分母 Pulse Mode 由 Pn13 設定	5												
PN45	MSC 2			MSC2(內部電子齒輪比)分子 Pulse Mode 由 Pn12 設定	5												
PN46				字元 2 0000 <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>設定檢查電壓</td> </tr> <tr> <td>0~1</td> <td>0 檢查電壓 1 不檢查低電壓,110V 即可輸入</td> </tr> </table> 字元 0 0000 <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>外部回昇開關</td> </tr> <tr> <td>0~1</td> <td>0 內部回昇 1 外部回昇啓用</td> </tr> </table>	內值	設定檢查電壓	0~1	0 檢查電壓 1 不檢查低電壓,110V 即可輸入	內值	外部回昇開關	0~1	0 內部回昇 1 外部回昇啓用	920 720 730 A				
內值	設定檢查電壓																
0~1	0 檢查電壓 1 不檢查低電壓,110V 即可輸入																
內值	外部回昇開關																
0~1	0 內部回昇 1 外部回昇啓用																
PN47	STN	0000	1~255	字元 0 0000 <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>設定 PLC 站號</td> </tr> <tr> <td>0~255</td> <td>1 至 255 可設定,多台連線時需設不同站號 (單位:1)</td> </tr> </table> 字元 2 0000 <table border="1"> <tr> <td>內值</td> <td>設定為 Modicon 984 Device/Slave(RTU)</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>為終端機模式</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>為 PLC 模式(ModBus 984 RTU)</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>為 PLC 模式(ModBus 232 ASC2)</td> </tr> </table>	內值	設定 PLC 站號	0~255	1 至 255 可設定,多台連線時需設不同站號 (單位:1)	內值	設定為 Modicon 984 Device/Slave(RTU)	0	為終端機模式	2	為 PLC 模式(ModBus 984 RTU)	3	為 PLC 模式(ModBus 232 ASC2)	
內值	設定 PLC 站號																
0~255	1 至 255 可設定,多台連線時需設不同站號 (單位:1)																
內值	設定為 Modicon 984 Device/Slave(RTU)																
0	為終端機模式																
2	為 PLC 模式(ModBus 984 RTU)																
3	為 PLC 模式(ModBus 232 ASC2)																

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式
PN48				字元 0 內值 關機記憶位置 1 關機記憶位置,下次開機時即知上次位置	A
PN50				CSC2 連線參與站號 字元 0 字元 1 內值 內值 00~FF 站號設定(2 進制) 0 單軸 20 5 軸 70 九軸 F0 13 軸 2 2 軸連線 22 6 軸 72 10 軸 F2 14 軸 7 3 軸連線 27 7 軸 77 11 軸 F7 15 軸 F 4 軸連線 2F 8 軸 7F 12 FF 16 軸	
PN51	TID			設定多軸連線站號(需各別設定) TID (MBTA,ABTI)MB 通用站號及回應站號 內值 回應廣播命令代表站號 字元 0,1 01~ FF 站號設定 內值 接收廣播命令站號 字元 2,3 01~ FF 站號設定	720/ 730/ 920/ Slim MD 5
PN52	PTRG			偏差中斷設定值位置	5
PN53	ITRG			電流觸發中斷設定值	5
PN54	KV			馬達電流控制參數	A
PN55	KQ			馬達電流控制參數	A
PN56	KE			馬達 KE 常數 (只用在 MD4)	A
PN57	KT			馬達 KT 常數	A
PN58	VSC			電壓量測調整參數	A

CSIM參數表

參數 No.	參數名稱	預設值	設定範圍	功能說明	模式
PN59	ISC			電流量測調整參數	A
PN60	KR			反轉電流限制參數	A
PN61				(AU)類比輸入積分	A
PN62	AB			加速度啟始值,在有在使用 S 加速度時才有效	A
PN63				(SPR)步進解析度	
PN64		100		馬達回昇時,放電頻率(請先計算在設定)	A
PN65					
PN66	IMN			開迴路步進馬達連續轉電流	A
PN68	IKP			開迴路步進馬達積分增益	
PN69	IKD	20		開迴路步進馬達制微分增益	A
PN70	IKI	4		開迴路步進馬達積分電流	A
PN76	IMX			最大電流限制,使用在伺服扭力模式用步進馬達最大限制電流 peck	
PN78	DB		16	電晶體關閉時間延遲	A
PN81	PSC	2000		CSBL1000 解析度設定	軸卡