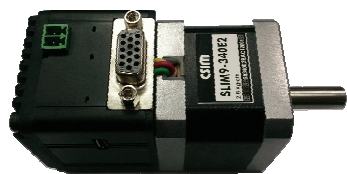


SLIM9 系列

簡易說明書 **CSIM**

控制+驅動+馬達=Slim9



☆提供單軸控制軟體

可利用單軸控制程式編輯軟體,自由編輯需求程式,單機自動執行功能。

☆一機多功能

可為程式控制模式或脈波輸入模式及通訊控制。

☆內含 3input 2out

脈波輸入控制或一般 I/O 使用或正負極限原點等致能設定。

☆RS232/RS485/MODBUS 通訊控制

與 PC/PLC/控制器/軸卡進行通訊控制。

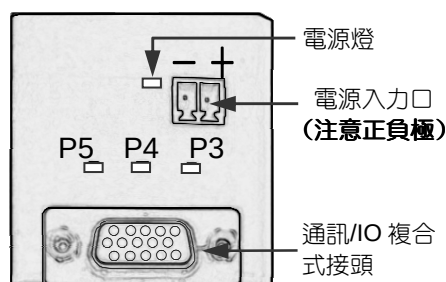
☆支援通訊運動指令輸入(ASCII 字串輸入)

透過 VB C#等進行程式設計。

☆MODBUS 通訊功能規劃

可直接與人機、PLC 等有支援 MODBUS 通訊之元件進行參數修改、運動控制、I/O 設定。

各部名稱&外觀圖



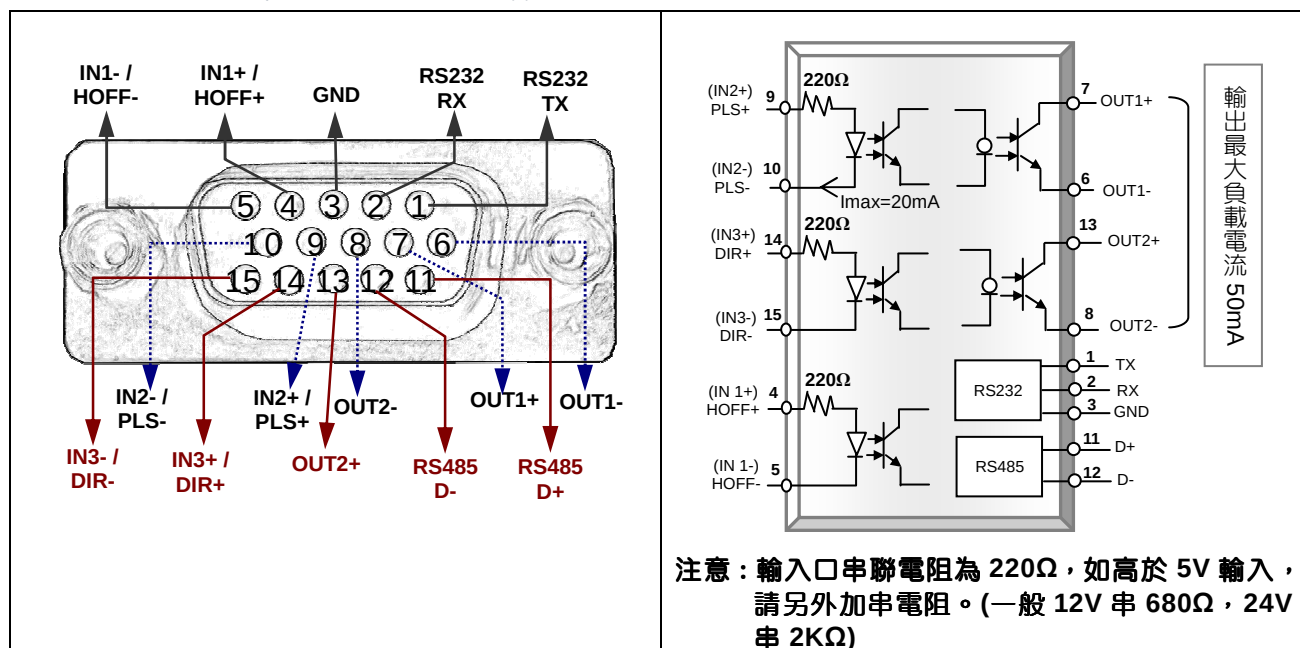
Slim9 訂購型號

Slim9 – 340E2	搭配 2.6kg-cm 三相步進馬達(42 框), 含 10000 解析編碼器
---------------	---

Slim 9 驅動控制器標準規格

型 號		Slim9
電 源	輸入電壓	直流 24 VDC ~ 48VDC
搭 配	馬 達	2.6 kg-cm 三相步進馬達
冷 卻	方 式	自然冷卻
編 碼 器	解 析 度	增量型 10000 解析/每轉
操 控	方 法	脈波輸入位置控制、終端機控置、MODBUS 通訊控制
位 置 控 置	最大輸入脈波頻率	差動傳輸方式：500K PPS 以下;開集極傳輸方式：200K PPS
	脈波指令模式	CW/CCW、Pulse/DIR、AB 波、手搖輪
	指令平滑方式	緩衝、梯形曲線加減速
	電子齒輪比	電子齒輪比(A/B) > 1/9999 A/B < 9999
	定位完成判斷	0 ~ 999 Pulse
機 制 終 端	內部運轉指令	由 Windows 終端機下運動指令
	程式編輯控制	程式教導輸入點, 由程式設定外部輸入開關定位
通 訊 介 面		RS232(for Windows 終端機)/RS485/MODBUS
JOG 機能		手動運轉(依參數所設定的速度運轉)
剎車連續機能		根據伺服 ON/OFF 狀態, 輸出 Z 軸剎車控制訊號
異常驅動禁止機能		伺服停止、正反轉驅動禁止
保 護 機 能		過電流、過電壓、過溫度、編碼器異常、低電壓、輸入脈波頻率超限、追隨異常檢出
輸 入 訊 號		伺服 ON/OFF、原點訊號、脈波控制訊號
輸 出 訊 號		伺服備妥(Z 軸剎車控制訊號)、定位完成、驅動器異常輸出(參數設定)

Slim9 D 型 3 排 15PIN 母接頭定義



Slim9 (PN) 參數一覽表

參數	預設值	使用範圍/ 名 稱	功 能 說 明	適用 模式																		
PN1 MD	H0015		選擇工作模式																			
			字元 0 H0001 <table><tr><td>0</td><td>脈波輸入控制模式(由前端控制器控制加減速)</td></tr><tr><td>1</td><td>脈波輸入控制模式(由驅動器緩衝區作加減速)</td></tr><tr><td>5</td><td>終端機模式</td></tr></table> 字元 1 H0001 CSC2 通訊站號(TID)設定：0~7	0	脈波輸入控制模式(由前端控制器控制加減速)	1	脈波輸入控制模式(由驅動器緩衝區作加減速)	5	終端機模式													
0	脈波輸入控制模式(由前端控制器控制加減速)																					
1	脈波輸入控制模式(由驅動器緩衝區作加減速)																					
5	終端機模式																					
PN2	H0000		設定伺服控制模式																			
			字元 0 H0001 <table><tr><td>內值</td><td>馬 達 旋 轉 方 向</td></tr><tr><td>0</td><td>輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉</td></tr><tr><td>1</td><td>輸入正命令時馬達順時針方向旋轉</td></tr></table>	內值	馬 達 旋 轉 方 向	0	輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉	1	輸入正命令時馬達順時針方向旋轉	A												
			內值	馬 達 旋 轉 方 向																		
			0	輸入正命令時馬達逆時針方向旋轉																		
			1	輸入正命令時馬達順時針方向旋轉																		
字元 1 H0001 <table><tr><td>內值</td><td>輸入脈波型式</td><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><td>1</td><td>CW/CCW 雙脈波</td></tr><tr><td>3</td><td>AB 波輸入</td><td></td><td></td></tr></table>	內值	輸入脈波型式	內值	輸入脈波型式	0	PLS/DIR 脈波+方向	1	CW/CCW 雙脈波	3	AB 波輸入			0、1									
內值	輸入脈波型式	內值	輸入脈波型式																			
0	PLS/DIR 脈波+方向	1	CW/CCW 雙脈波																			
3	AB 波輸入																					
字元 2 廠商保留																						
字元 3 H0001 <table><tr><td>內值</td><td>AUTO RUN</td><td>內值</td><td>AUTO RUN</td></tr><tr><td>0</td><td>開機不自動執行</td><td>1</td><td>開機自動執行</td></tr></table>	內值	AUTO RUN	內值	AUTO RUN	0	開機不自動執行	1	開機自動執行	控制器版本有效													
內值	AUTO RUN	內值	AUTO RUN																			
0	開機不自動執行	1	開機自動執行																			
PN3	H0020	PN3=H0022, H0023, H0026, H0027 時,使用 IN1 為原點訊號	歸零設定																			
			字元 0 H0000 <table><tr><td>內值</td><td>歸零方向(MD=1、5 時有效)</td></tr><tr><td>0</td><td>負方向歸零, 以致能 CCWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN3_B 接點)</td></tr><tr><td>1</td><td>正方向歸零, 以致能 CWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN2_B 接點)</td></tr><tr><td>2</td><td>負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)</td></tr><tr><td>3</td><td>正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)</td></tr><tr><td>4</td><td>負方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。</td></tr><tr><td>5</td><td>正方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。</td></tr><tr><td>6</td><td>負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)</td></tr><tr><td>7</td><td>正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)</td></tr></table>	內值	歸零方向(MD=1、5 時有效)	0	負方向歸零, 以致能 CCWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN3_B 接點)	1	正方向歸零, 以致能 CWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN2_B 接點)	2	負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)	3	正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)	4	負方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。	5	正方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。	6	負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)	7	正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)	5
			內值	歸零方向(MD=1、5 時有效)																		
			0	負方向歸零, 以致能 CCWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN3_B 接點)																		
			1	正方向歸零, 以致能 CWHC 接點為原點信號 (PN5=H0303_IN2_B 接點)																		
2	負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)																					
3	正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_A 接點)																					
4	負方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。																					
5	正方向歸零, 以 VH 速度擠壓機構邊限尋找原點。																					
6	負方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)																					
7	正方向歸零, 以致能 HORG 接點為原點信號 (PN4=H0000_IN1_B 接點)																					
字元 1 (Baud Rates) H0020 <table><tr><td>內值</td><td>人機通訊</td><td>內值</td><td>人機通訊</td></tr><tr><td>0</td><td>9600</td><td>2</td><td>38400</td></tr><tr><td>8</td><td>側邊 USB 通訊</td><td></td><td></td></tr></table>	內值	人機通訊	內值	人機通訊	0	9600	2	38400	8	側邊 USB 通訊												
內值	人機通訊	內值	人機通訊																			
0	9600	2	38400																			
8	側邊 USB 通訊																					
字元 2 (Baud Rates) H0000 <table><tr><td>內值</td><td>RS232 資料每秒傳輸速率</td><td>內值</td><td>RS232 資料每秒傳輸速率</td></tr><tr><td>0</td><td>9600</td><td>2</td><td>38400</td></tr><tr><td>8</td><td>9600</td><td></td><td></td></tr></table>	內值	RS232 資料每秒傳輸速率	內值	RS232 資料每秒傳輸速率	0	9600	2	38400	8	9600			A									
內值	RS232 資料每秒傳輸速率	內值	RS232 資料每秒傳輸速率																			
0	9600	2	38400																			
8	9600																					

			<table><tr><td colspan="4">字元 3 (Echo) H0000</td></tr><tr><td>內值</td><td>Echo 方式</td><td>內值</td><td>Echo 方式</td></tr><tr><td>0</td><td>啟動終端機回應功能</td><td>1</td><td>關閉終端機回應功能</td></tr></table>	字元 3 (Echo) H0000				內值	Echo 方式	內值	Echo 方式	0	啟動終端機回應功能	1	關閉終端機回應功能																																																																	
字元 3 (Echo) H0000																																																																																
內值	Echo 方式	內值	Echo 方式																																																																													
0	啟動終端機回應功能	1	關閉終端機回應功能																																																																													
PN4	H0001	IN1 非上列 PN3 設定使用於原點訊號，方能使用於 SVOFF 用途；如 IN1 已被占用，則改到 IN2 □	<table><tr><td colspan="4">設定 SERVO OFF、EMC 輸入信號設定</td></tr><tr><td colspan="4">字元 0 H0001</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">SVOFF 致能及輸入極性</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">SVOFF 接點無致能使用</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">輸入致能 SERVO OFF (IN1_A 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_A 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">輸入致能 SERVO ON (IN1_B 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_B 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。</td></tr><tr><td colspan="4">字元 1 H0001</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">SVOFF 停車方式</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">SVOFF 致能馬達減速停止後關閉輸出電流 (102/03/20 修)</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">SVOFF 致能直接關閉輸出電流馬達慣性停止 (102/03/20 修)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 2 廠商保留</td></tr><tr><td colspan="4">字元 3 廠商保留</td></tr></table>	設定 SERVO OFF、EMC 輸入信號設定				字元 0 H0001				內值	SVOFF 致能及輸入極性			0	SVOFF 接點無致能使用			1	輸入致能 SERVO OFF (IN1_A 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_A 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。			3	輸入致能 SERVO ON (IN1_B 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_B 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。			字元 1 H0001				內值	SVOFF 停車方式			0	SVOFF 致能馬達減速停止後關閉輸出電流 (102/03/20 修)			1	SVOFF 致能直接關閉輸出電流馬達慣性停止 (102/03/20 修)			字元 2 廠商保留				字元 3 廠商保留				A																												
設定 SERVO OFF、EMC 輸入信號設定																																																																																
字元 0 H0001																																																																																
內值	SVOFF 致能及輸入極性																																																																															
0	SVOFF 接點無致能使用																																																																															
1	輸入致能 SERVO OFF (IN1_A 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_A 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。																																																																															
3	輸入致能 SERVO ON (IN1_B 接點)，若 IN1 未當 HORG 使用 (IN2_B 接點)，當 IN1 使用於 HORG 用途。																																																																															
字元 1 H0001																																																																																
內值	SVOFF 停車方式																																																																															
0	SVOFF 致能馬達減速停止後關閉輸出電流 (102/03/20 修)																																																																															
1	SVOFF 致能直接關閉輸出電流馬達慣性停止 (102/03/20 修)																																																																															
字元 2 廠商保留																																																																																
字元 3 廠商保留																																																																																
PN5	H0000	假定 IN2 同時用於 SVOFF 與 CWHC 使用，以 SVOFF 功能優先使用	<table><tr><td colspan="4">設定 CWHC、CCWHC 輸入</td></tr><tr><td colspan="4">字元 0 H0101</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">CWHC 正轉禁止致能及輸入極性</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">CWHC 接點無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">接點致能時 CWHC 致能(IN2_A 接點)(未使用於 SVOFF 功能)</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">接點致能時 CWHC 致能(IN2_B 接點)(未使用於 SVOFF 功能)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 1 H0101</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">CWHC 正轉禁止停車方式</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">CWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">CWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流</td></tr><tr><td colspan="4">字元 2 H0101</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">CCWHC 反轉禁止致能及輸入極性</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">CCWHC 接點無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">接點致能時 CCWHC 致能(IN3_A 接點)</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">接點致能時 CCWHC 致能(IN3_B 接點)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 3 H0101</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">CCWHC 反轉禁止停車方式</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">CCWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">CCWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流</td></tr></table>	設定 CWHC、CCWHC 輸入				字元 0 H0101				內值	CWHC 正轉禁止致能及輸入極性			0	CWHC 接點無效			1	接點致能時 CWHC 致能(IN2_A 接點)(未使用於 SVOFF 功能)			3	接點致能時 CWHC 致能(IN2_B 接點)(未使用於 SVOFF 功能)			字元 1 H0101				內值	CWHC 正轉禁止停車方式			0	CWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速			1	CWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流			字元 2 H0101				內值	CCWHC 反轉禁止致能及輸入極性			0	CCWHC 接點無效			1	接點致能時 CCWHC 致能(IN3_A 接點)			3	接點致能時 CCWHC 致能(IN3_B 接點)			字元 3 H0101				內值	CCWHC 反轉禁止停車方式			0	CCWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速			1	CCWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流			5
設定 CWHC、CCWHC 輸入																																																																																
字元 0 H0101																																																																																
內值	CWHC 正轉禁止致能及輸入極性																																																																															
0	CWHC 接點無效																																																																															
1	接點致能時 CWHC 致能(IN2_A 接點)(未使用於 SVOFF 功能)																																																																															
3	接點致能時 CWHC 致能(IN2_B 接點)(未使用於 SVOFF 功能)																																																																															
字元 1 H0101																																																																																
內值	CWHC 正轉禁止停車方式																																																																															
0	CWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速																																																																															
1	CWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流																																																																															
字元 2 H0101																																																																																
內值	CCWHC 反轉禁止致能及輸入極性																																																																															
0	CCWHC 接點無效																																																																															
1	接點致能時 CCWHC 致能(IN3_A 接點)																																																																															
3	接點致能時 CCWHC 致能(IN3_B 接點)																																																																															
字元 3 H0101																																																																																
內值	CCWHC 反轉禁止停車方式																																																																															
0	CCWHC 時馬達減速停止後，依 VA 速度減速																																																																															
1	CCWHC 時馬達減速停止後，關閉輸出電流																																																																															
PN6	H0001	當 PN6=H0001 且 PN7=H0100 OUT1=INP OUT2=BRK PN7=H0010 OUT1=BRK OUT2=ALM PN7=H0001 OUT1=BRK OUT2=RDY	<table><tr><td colspan="4">設定 BREAK 剎車輸出(BRK)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 0 H0001 (注意：BREAK 與 READY 只能擇一一致能)</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">BREAK 剎車輸出致能及信號極性 (BRK)</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">BREAK 信號輸出無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">伺服備妥後，剎車輸出為 OFF(A 接點)</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">伺服備妥後，剎車輸出為 ON(B 接點)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 1 H0001</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">BREAK On 時間差</td></tr><tr><td>0~F</td><td colspan="3">系統啟動剎車延遲時間(單位：100ms)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 2 H0001</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">BREAK Off 時間差</td></tr><tr><td>0~F</td><td colspan="3">系統關閉剎車前置時間(單位：100ms)</td></tr><tr><td colspan="4">字元 3 廠商保留</td></tr></table>	設定 BREAK 剎車輸出(BRK)				字元 0 H0001 (注意：BREAK 與 READY 只能擇一一致能)				內值	BREAK 剎車輸出致能及信號極性 (BRK)			0	BREAK 信號輸出無效			1	伺服備妥後，剎車輸出為 OFF(A 接點)			3	伺服備妥後，剎車輸出為 ON(B 接點)			字元 1 H0001				內值	BREAK On 時間差			0~F	系統啟動剎車延遲時間(單位：100ms)			字元 2 H0001				內值	BREAK Off 時間差			0~F	系統關閉剎車前置時間(單位：100ms)			字元 3 廠商保留				A A																								
設定 BREAK 剎車輸出(BRK)																																																																																
字元 0 H0001 (注意：BREAK 與 READY 只能擇一一致能)																																																																																
內值	BREAK 剎車輸出致能及信號極性 (BRK)																																																																															
0	BREAK 信號輸出無效																																																																															
1	伺服備妥後，剎車輸出為 OFF(A 接點)																																																																															
3	伺服備妥後，剎車輸出為 ON(B 接點)																																																																															
字元 1 H0001																																																																																
內值	BREAK On 時間差																																																																															
0~F	系統啟動剎車延遲時間(單位：100ms)																																																																															
字元 2 H0001																																																																																
內值	BREAK Off 時間差																																																																															
0~F	系統關閉剎車前置時間(單位：100ms)																																																																															
字元 3 廠商保留																																																																																
PN7	H0110	當 PN6=H0000 且 PN7=H0110 OUT1=INP OUT2=ALM PN7=H0101 OUT1=INP OUT2=RDY PN7=H0011 OUT1=RDY OUT2=ALM	<table><tr><td colspan="4">信號輸出設定</td></tr><tr><td colspan="4">字元 0 H0000</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">READY 備妥輸出致能及信號極性 (RDY)</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">備妥信號無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">伺服備妥後，電晶體輸出為 ON</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">伺服備妥後，電晶體輸出為 OFF</td></tr><tr><td colspan="4">字元 1 H0000</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">ALARM 異常警報輸出致能及信號極性 (ALM)</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">異常警報信號無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">當驅動器異常時，電晶體輸出為 ON</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">當驅動器異常時，電晶體輸出為 OFF</td></tr><tr><td colspan="4">字元 2 H0000</td></tr><tr><td>內值</td><td colspan="3">POSOK 到位輸出致能及信號極性 (INP)</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="3">到位信號輸出無效</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="3">到位信號致能後，電晶體輸出為 ON</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="3">到位信號致能後，電晶體輸出為 OFF</td></tr><tr><td colspan="4">字元 3 廠商保留</td></tr></table>	信號輸出設定				字元 0 H0000				內值	READY 備妥輸出致能及信號極性 (RDY)			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 H0000				內值	ALARM 異常警報輸出致能及信號極性 (ALM)			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			字元 2 H0000				內值	POSOK 到位輸出致能及信號極性 (INP)			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			字元 3 廠商保留				A A								
信號輸出設定																																																																																
字元 0 H0000																																																																																
內值	READY 備妥輸出致能及信號極性 (RDY)																																																																															
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 H0000																																																																																
內值	ALARM 異常警報輸出致能及信號極性 (ALM)																																																																															
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																																																																															
字元 2 H0000																																																																																
內值	POSOK 到位輸出致能及信號極性 (INP)																																																																															
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																																																																															
字元 3 廠商保留																																																																																
PN10 VM	900	1~3000	<table><tr><td colspan="4">設定馬達轉轉速 (單位：rpm)</td></tr><tr><td colspan="4">1. MD=5 時 MA 運動指令之轉速</td></tr></table>	設定馬達轉轉速 (單位：rpm)				1. MD=5 時 MA 運動指令之轉速				5																																																																				
設定馬達轉轉速 (單位：rpm)																																																																																
1. MD=5 時 MA 運動指令之轉速																																																																																

			2. MD=1 時，為運動指令最高速度	1
PN11 VA	100	1~2000	設定加速度（單位：rps ² ）	1,5
PN12 PSC1	1	1~9999	設定輸入脈波乘頻比例(電子齒輪比)	0,1
PN13 PSC2	1	1~9999	設定輸入脈波除頻比例(電子齒輪比)	0,1
PN14	900	0~5000	JOG 速度設定	
PN18 EP	0	1~999	設定馬達到位（In Position）允許誤差；POSOK 輸出致能範圍設定。	0,1
PN19 VF	3000	1~4000	設定馬達最高轉速計算基準（單位:rpm）	A
PN22 VB	15		回原點後，出原點的速度	
PN23 VH	300	1~1200	回原點速度	5
PN24 HP	0	0~65535	原點歸零後，移動此距離作為工作原點	5
PN25 EL	400	20~8000	設定位置誤差極限(Error Limit) 當馬達位置誤差超過 EL 設定值，會出現 Err-04 ※此參數隨馬達與編碼器型號不同而有所不同。	0,1,5
PN29		DLY	終端機通訊回應延遲時間	
PN30	KP			
PN31	KD			
PN32	KI			
PN33	DM			
PN37	TL			
PN44	1	MSC1	控制模式使用電子齒輪比	
PN45	1	MSC2		
PN47	H0000		字元 0、1 H0000 內值 STN(0~255)人機通訊站號設定 字元 2 H0100 內值 MODBUS 同步運用設定 0 無使用 MODBUS 功能 2 連接人機；RTU984(SLAVE-RS485 埠) 3 ASCII(SLAVE-RS232 埠)	
PN50	H0000		CSC2 連線參與站號 字元 0、1 H0000 內值 00~7F 站號設定(2 進制)	
PN51	HFF01		回應廣播命令接收代表站號 字元 0、1 H0001 內值 01~FF 站號設定 接收廣播命令站號 字元 2、3 HFF00 內值 01~FF 站號設定	
PN66	20	IMN		
PN76	90	IMX		

※ 本產品適合的安裝環境包括：無發高熱裝置之場所；無水滴、蒸氣、灰塵及油性灰塵之場所；無腐蝕、易燃性氣、液體之場所；無漂浮性塵埃及金屬微粒之場所；堅固無振動、無電磁雜訊干擾之場所。

※ 本說明書可能因校稿或功能增述等問題，將會不定期變更內容。如使用本產品時，有任何疑問，請到本公司網站(<http://csim.com.tw>)下載更新版本說明書或來電與本公司聯絡，謝謝。