

B.1 用户常数一览

用户常数一览如下。

种类	用户常数 No.	名称	单位	设定范围
功能选择的常数	Pn000	功能选择基本开关 *3	-	-
	Pn001	功能选择应用开关 1*1、*3	-	-
	Pn002	功能选择应用开关 2*3	-	-
	Pn003	功能选择应用开关 3	-	-
	Pn004	固定常数（请勿变更）*6	-	-
	Pn005		-	-
增益关系的常数	Pn100	速度环增益	Hz	1 ~ 2000
	Pn101	速度环积分时间常数	0.01 ms	15 ~ 51200
	Pn102	位置环增益	1/s	1 ~ 2000
	Pn103	惯性比	%	0 ~ 10000
	Pn104	第 2 速度环增益	Hz	1 ~ 2000
	Pn105	第 2 速度环积分时间常数	0.01 ms	15 ~ 51200
	Pn106	第 2 位置环增益	1/s	1 ~ 2000
	Pn107	偏置	min ⁻¹	0 ~ 450
	Pn108	偏置叠算范围	指令单位	0 ~ 250
	Pn109	前馈	%	0 ~ 100
	Pn10A	前馈滤波器时间常数	0.01 ms	0 ~ 6400
	Pn10B	增益关系应用开关 *3	-	-
	Pn10C	模式开关（扭矩指令）	%	0 ~ 800
	Pn10D	模式开关（速度指令）	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn10E	模式开关（加速度指令）	10 min ⁻¹ /s	0 ~ 3000
	Pn10F	模式开关（偏差脉冲）	指令单位	0 ~ 10000
	Pn110	在线自动调谐关系开关 *3	-	-
	Pn111	速度反馈补偿 *2	%	1 ~ 500
	Pn112	固定常数（请勿变更）	%	0 ~ 1000
	Pn113		-	0 ~ 1000
Pn114	-		0 ~ 1000	

	Pn115		-	0 ~ 65535
	Pn116		-	0 ~ 65535
	Pn117		%	20 ~ 100
	Pn118		%	50 ~ 100

种类	用户常数 No.	名称	单位	设定范围
增益关系的常数 (继续)	Pn119	固定常数 (请勿变更)*6	1/S	1 ~ 2000
	Pn11A		0.1%	1 ~ 2000
	Pn11B		Hz	1 ~ 150
	Pn11C		Hz	1 ~ 150
	Pn11D		%	0 ~ 150
	Pn11E		%	0 ~ 150
	Pn11F		ms	0 ~ 2000
	Pn120		0.01ms	0 ~ 51200
	Pn121		Hz	10 ~ 250
	Pn122		Hz	0 ~ 250
	Pn123		%	0 ~ 100
	位置关系的常数		Pn200	位置控制指令形态选择开关 *3
Pn201		PG 分频比 *3	P/r	16 ~ 16384
Pn202		电子齿轮比 (分子)*3	-	1 ~ 65535
Pn203		电子齿轮比 (分母)*3	-	1 ~ 65535
Pn204		位置指令加・减速时间常数	0.01 ms	0 ~ 6400
Pn205		多匝限位设定 *1, *3, *6	rev	0 ~ 65535
Pn206		固定常数 (请勿变更)*6	P/rev	513 ~ 65535
Pn207		位置控制功能开关 *3, *6	-	-
	Pn208	位置指令移动平均时间 *3, *6	0.01ms	0 ~ 6400
速度关系的常数	Pn300	速度指令输入增益	0.01V/ 额定速度	150 ~ 3000
	Pn301	内部设定速度 1	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn302	内部设定速度 2	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn303	内部设定速度 3	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn304	微动 (JOG) 速度	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn305	软起动加速时间	ms	0 ~ 10000
	Pn306	软起动减速时间	ms	0 ~ 10000
	Pn307	速度指令滤波器时间常数	0.01 ms	0 ~ 65535
	Pn308	速度 F/B 滤波器时间常数	0.01 ms	0 ~ 65535

种类	用户常数 No.	名称	单位	设定范围
扭矩关系的常数	Pn400	扭矩指令输入增益	0.1V/额定扭矩	10 ~ 100
	Pn401	扭矩指令滤波器时间常数	0.01 ms	0 ~ 65535
	Pn402	正转扭矩限制	%	0 ~ 800
	Pn403	反转扭矩限制	%	0 ~ 800
	Pn404	正转侧外部扭矩限制	%	0 ~ 800
	Pn405	反转侧外部扭矩限制	%	0 ~ 800
	Pn406	紧急停止扭矩	%	0 ~ 800
	Pn407	扭矩控制时的速度限制	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn408	扭矩关系功能开关 *6	-	-
	Pn409	槽形滤波器频率 *6	Hz	50 ~ 2000
顺序关系的常数	Pn500	定位完成宽度	指令单位	0 ~ 250
	Pn501	零箝位装置电平	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn502	旋转检测电平	min ⁻¹	1 ~ 10000
	Pn503	同速信号检测宽度	min ⁻¹	0 ~ 100
	Pn504	NEAR 信号宽度	指令单位	1 ~ 250
	Pn505	溢流电平	256 指令单位	1 ~ 32767
	Pn506	制动器指令 - 伺服 OFF 延迟时间	10 ms	0 ~ 50
	Pn507	制动器指令输出速度电平	min ⁻¹	0 ~ 10000
	Pn508	伺服 OFF 制动器指令等待时间	10 ms	10 ~ 100
	Pn509	瞬间停止保持时间	ms	20 ~ 1000
	Pn50A	输入信号选择 1*3	-	-
	Pn50B	输入信号选择 2*3	-	-
	Pn50C	输入信号选择 3*3	-	-
	Pn50D	输入信号选择 4*3	-	-
	Pn50E	输出信号选择 1*3	-	-
	Pn50F	输出信号选择 2*3	-	-
	Pn510	输出信号选择 3*3	-	-
	Pn511	固定常数 (请勿变更)*6	-	-
	Pn512	输出信号反转设定 *3, *6	-	-
	其他的常数	Pn600	再生电阻容量 *4	10W

	Pn601	固定常数 (请勿变更)	-	0 ~ 機種 类别 *5
--	-------	-------------	---	-----------------

- * 1. 除了特殊用途以外，没有必要变更多匝限位。无意之中变更该数据会有危险。
- * 2. 用户常数 Pn111 的设定，当用户常数 Pn110.1 为“0”时有效。
- * 3. 当变更该用户常数时，为使其功能有效，有必要将主电路及控制电源 OFF 后，电源 ON (电源的再 ON)。

出厂时的 设定	参考项目
0000	5.1.1, 5.3.5
0000	5.1.2, 5.4.2, 5.5.7
0000	5.2.8, 5.2.10, 5.7.2
0002	6.5
0000	—
0000	—
40	6.2.1
2000	6.2.1
40	6.2.1
0	6.2.1, 6.3.3
40	—
2000	—
40	—
0	6.2.4
7	6.2.4
0	6.2.2
0	5.2.5
0000	6.2.5
200	6.2.5
0	6.2.5
0	6.2.5
0	6.2.5
0010	6.3.4
100	6.2.6
100	—
1000	—
200	—

32	-
16	-
100	-
100	-
出厂时的 设定	参考项目
50	-
1000	-
50	-
70	-
100	-
100	-
0	-
0	-
50	-
0	-
0	-
0000	5. 2. 2
16384	5. 2. 3
4	5. 2. 5
1	5. 2. 5
0	6. 1. 2
65535	5. 7. 6
16384	-
0000	5. 2. 9, 6. 1. 2
0	6. 1. 2
600	5. 2. 1
100	5. 2. 6
200	5. 2. 6
300	5. 2. 6
500	5. 3. 2
0	6. 1. 1
0	6. 1. 1
40	-
0	-

出厂时的 设定	参考项目
30	5.2.7
100	6.1.5
800	5.1.3
800	5.1.3
100	5.1.3
100	5.1.3
800	5.1.2
10000	5.2.7
0000 (0001)*7	6.1.6
2000 (1500)*7	6.1.6
7	5.5.3
10	5.4.3
20	5.5.5
10	5.5.4
7	5.5.8
1024	6.2.1
0	5.4.4
100	5.4.4
50	5.4.4
20	5.5.9
2100	5.3.3
6543	5.3.3
8888	5.3.3
8888	5.3.3
3211	5.3.4
0000	5.3.4
0000	5.3.4
8888	-
0000	5.3.4
0	5.6.1



，再將