

ASDA-A2Servo

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P0-0	VER	1.358	1.358		韌体版本
P0-1	ALE	0x0000	0x0000		驱动器错误状态显示
P0-2	STS	7	1		驱动器状态显示
P0-3	MON	0x0000	0x0000		类比输出监控
P0-4		0x00000000	0x00000000		保留
P0-5		0x00000000	0x00000000		保留
P0-6		0x00000000	0x00000000		保留
P0-7		0x00000000	0x00000000		保留
P0-8	TSON	75	0	Hour	伺服启动时间
P0-9	CM1	0	0		状态监控寄存器 1
P0-10	CM2	0	0		状态监控寄存器 2
P0-11	CM3	0	0		状态监控寄存器 3
P0-12	CM4	0	0		状态监控寄存器 4
P0-13	CM5	0	0		状态监控寄存器 5
P0-14		0	0		保留
P0-15		0	0		保留
P0-16		0	0		保留
P0-17	CM1A	0	0		选择状态监控寄存器1的显示内容
P0-18	CM2A	0	0		选择状态监控寄存器2的显示内容
P0-19	CM3A	0	0		选择状态监控寄存器3的显示内容
P0-20	CM4A	0	0		选择状态监控寄存器4的显示内容
P0-21	CM5A	0	0		选择状态监控寄存器5的显示内容
P0-22		0	0		保留
P0-23		0	0		保留
P0-24		0	0		保留
P0-25	MAP1	0x00000543	0x00000000		映射参数#1
P0-26	MAP2	0x00000543	0x00000000		映射参数#2
P0-27	MAP3	0x00000543	0x00000000		映射参数#3
P0-28	MAP4	0x00000543	0x00000000		映射参数#4
P0-29	MAP5	0x00000543	0x00000000		映射参数#5
P0-30	MAP6	0x00000543	0x00000000		映射参数#6
P0-31	MAP7	0x00000543	0x00000000		映射参数#7
P0-32	MAP8	0x00000543	0x00000000		映射参数#8
P0-33		0	0		保留
P0-34		0	0		保留
P0-35	MAP1A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-25的映射目标设定
P0-36	MAP2A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-26的映射目标设定
P0-37	MAP3A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-27的映射目标设定
P0-38	MAP4A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-28的映射目标设定
P0-39	MAP5A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-29的映射目标设定
P0-40	MAP6A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-30的映射目标设定
P0-41	MAP7A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-31的映射目标设定
P0-42	MAP8A	0x00000000	0x00000000		映射参数P0-32的映射目标设定
P0-43		0	0		保留
P0-44		-1	0		保留
P0-45		0	0		保留
P0-46	SVSTS	0x0097	0x0000		驱动器数位输出讯号状态显示

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P0-47		0x00000000	0x00000000		
P0-48		0x00000000	0x00000000		
P0-49		0x0000	0x0000		
P0-50		0x0000	0x0000		编码器状态(绝对型)
P0-51		0	0		编码器绝对位置 - 圈数(绝对型)
P0-52		0	0		编码器绝对位置 - 一圈内脉波数或PUU(绝对型)
P0-53		0x0000	0x0000		
P0-54		0	0		
P0-55		0	0		
P0-56		0	0		
P0-57		0	0		
P0-58		0	0		
P0-59		0	0		
P0-60		0	0		
P0-61		0	0		
P0-62		0	0		
P0-63		0	0		
P1-0	PTT	0x0002	0x0002		外部脉波列输入型式设定
P1-1	CTL	0x0100	0x0000		控制模式及控制命令输入源设定
P1-2	PSTL	0x0000	0x0000		速度及扭矩限制设定
P1-3	AOUT	0x0000	0x0000		输出极性设定
P1-4	MON1	100	100	%	MON1类比监控输出比例
P1-5	MON2	100	100	%	MON2类比监控输出比例
P1-6	SFLT	0	0	ms	类比速度指令加减速平滑常数(低通平滑滤波)
P1-7	IFLT	0	0	ms	类比扭矩指令平滑常数(低通平滑滤波)
P1-8	PFLT	0	0	10msec	位置指令平滑常数(低通平滑滤波)
P1-9	SP1	1000	1000	0.1r/min	内部速度指令1 / 内部速度限制1
P1-10	SP2	2000	2000	0.1r/min	内部速度指令2 / 内部速度限制2
P1-11	SP3	3000	3000	0.1r/min	内部速度指令3 / 内部速度限制3
P1-12	TQ1	100	100	%	内部扭矩指令1 / 内部扭矩限制1
P1-13	TQ2	100	100	%	内部扭矩指令2 / 内部扭矩限制2
P1-14	TQ3	100	100	%	内部扭矩指令3 / 内部扭矩限制3
P1-15		0x0000	0x0000		保留
P1-16		0	0		保留
P1-17		0.000	0.000		保留
P1-18		0.000	0.000		保留
P1-19		0x0000	0x0000		保留
P1-20		0	0		保留
P1-21		0	0		保留
P1-22		0x0000	0x0000		保留
P1-23		0	0		保留
P1-24		0	0		保留
P1-25	VSF1	1000	1000	0.1 Hz	低频抑振频率(1)
P1-26	VSG1	0	0		低频抑振增益(1)
P1-27	VSF2	1000	1000	0.1 Hz	低频抑振频率(2)
P1-28	VSG2	0	0		低频抑振增益(2)
P1-29	AVSM	0	0		自动低频抑振模式设定
P1-30	VCL	500	500	pulse	低频摆动检测准位
P1-31		0	0		保留
P1-32	LSTP	0x0000	0x0000		马达停止模式机能

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P1-33		0x0000	0x0000		保留
P1-34	TACC	200	200	ms	速度加速常数
P1-35	TDEC	200	200	ms	速度减速常数
P1-36	TSL	0	0	ms	S形加减速平滑常数
P1-37	GDR	0.5	1.0	1 times	对伺服马达的负载惯量比
P1-38	ZSPD	10.0	10.0	r/min	零速度
P1-39	SSPD	3000	3000	r/min	目标转速
P1-40	VCM	3000	依机种而定	r/min	类比速度指令最大回转速度
P1-41	TCM	100	100	%	类比扭矩指令最大输出 / 类比扭矩限制最大输出
P1-42	MBT1	0	0	ms	电磁刹车开启延迟时间
P1-43	MBT2	0	0	ms	电磁刹车关闭延迟时间
P1-44	GR1	256	128	pulse	电子齿轮比分子 (N1)
P1-45	GR2	1	10	pulse	电子齿轮比分母 (M)
P1-46	GR3	10000	2500	pulse	检出器输出脉波数设定
P1-47	SPOK	10	10	r/min	速度到达 (DO:SP_OK) 判断范围
P1-48	MCOK	0x0000	0x0000		运动到达 (DO:MC_OK) 操作选项
P1-49		0	0		保留
P1-50		0x0000	0x0000		保留
P1-51		0	0		保留
P1-52	RES1	40	依机种而定	ohm	再生电阻值
P1-53	RES2	60	依机种而定	watt	再生电阻容量
P1-54	PER	12800	12800	pulse	位置到达确认范围
P1-55	MSPD	3000	依机种而定	r/min	最大速度限制
P1-56	OVW	120	120	%	预先过负载输出准位
P1-57	CRSHA	0	0	%	马达防撞保护功能-保护的Level
P1-58	CRSHT	1	1	ms	马达防撞保护功能-保护的时间
P1-59	MFLT	0.0	0.0	ms	类比速度指令线性滤波常数
P1-60		0	0		保留
P1-61		0	0		保留
P1-62	FRCL	0	0	%	摩擦力补偿-摩擦力补偿的Level
P1-63	FRCT	1	1	ms	摩擦力补偿-摩擦力补偿平滑常数
P1-64		0x0000	0x0000		保留
P1-65		1	1		保留
P1-66	PCM	0.0	0.0	1r	类比位置指令最大回转圈数
P1-67		0	0		保留
P1-68	PFLT2	4	4	ms	位置命令MOVING FILTER
P1-69		0	0		保留
P1-70		0	0		保留
P1-71		0	0		保留
P1-72	FRES	5000	5000	pulse/re	光学尺全闭环的解析度
P1-73	FERR	30000	30000	pulse	光学尺全闭环回管位置和马达编码器之间位置误差过大的错误保护值
P1-74	FCON	0x0000	0x0000		光学尺全闭环功能控制开关
P1-75	FELP	100	100	ms	全闭环位置检测器与半闭环位置检测器误差低通滤波器时间常数
P1-76	AMSPD	5500	5500	r/min	检出器输出 (OA, OB) 最高转速设定
P1-77		0x0000	0x0000		保留
P1-78		0x0000	0x0000		保留
P1-79		0	0		保留
P1-80		0	0		保留
P1-81		3000	依机种而定		第二组类比速度指令最大回转速度
P1-82		0	0		P1-40与P1-81切换滤波时间

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P1-83		0	0		异常类比速度电压的准位值
P1-84		0	0		保留
P1-85		0	0		保留
P1-86		0	0		
P1-87		1	1		
P1-88		2000	2000		
P1-89		0	0		
P1-90		0	0		
P1-91		0	0		
P1-92		0	0		
P1-93		0	0		
P1-94		0	0		
P1-95		0	0		
P1-96		0	0		
P1-97		0	0		
P1-98		0	0		
P2-0	KPP	62	35	rad/s	位置控制增益
P2-1	PPR	100	100	%	位置控制增益变动比率
P2-2	PPG	50	50	%	位置前馈增益
P2-3	PPF	5	5	ms	位置前馈增益平滑常数
P2-4	KVP	251	500	rad/s	速度控制增益
P2-5	SPR	100	100	%	速度控制增益变动比率
P2-6	KVI	40	100	rad/s	速度积分补偿
P2-7	KVF	0	0	%	速度前馈增益
P2-8	PCTL	36	0		特殊参数写入
P2-9	DRT	2	2	2ms	数位输入响应滤波时间
P2-10	DI1	0x0001	0x0101		数位输入接脚DI1功能规划
P2-11	DI2	0x0100	0x0104		数位输入接脚DI2功能规划
P2-12	DI3	0x0100	0x0116		数位输入接脚DI3功能规划
P2-13	DI4	0x0100	0x0117		数位输入接脚DI4功能规划
P2-14	DI5	0x0100	0x0102		数位输入接脚DI5功能规划
P2-15	DI6	0x0000	0x0022		数位输入接脚DI6功能规划
P2-16	DI7	0x0000	0x0023		数位输入接脚DI7功能规划
P2-17	DI8	0x0005	0x0021		数位输入接脚DI8功能规划
P2-18	DO1	0x0101	0x0101		数位输出接脚DO1功能规划
P2-19	DO2	0x0103	0x0103		数位输出接脚DO2功能规划
P2-20	DO3	0x0109	0x0109		数位输出接脚DO3功能规划
P2-21	DO4	0x0105	0x0105		数位输出接脚DO4功能规划
P2-22	DO5	0x0007	0x0007		数位输出接脚DO5功能规划
P2-23	NCF1	1000	1000	Hz	共振抑制Notch filter (1) 第一组
P2-24	DPH1	0	0	dB	共振抑制Notch filter衰减率(1) 第一组
P2-25	NLP	6.2	依机种而定	ms	共振抑制低通滤波
P2-26	DST	40	0		外部干扰抵抗增益
P2-27	GCC	0x0000	0x0000		增益切换条件及切换方式选择
P2-28	GUT	10	10	10 ms	增益切换时间常数
P2-29	GPE	1280000	1280000		增益切换条件
P2-30	INH	0	0		辅助机能
P2-31	AUT1	40	40	Hz	自动及半自动模式下, 速度回路响应频宽设定
P2-32	AUT2	0x0001	0x0000		增益调整方式
P2-33	AUT3	0x0000	0x0000		半自动模式位置调整状态

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P2-34	SDEV	5000	5000	r/min	过速度警告条件
P2-35	PDEV	3840000	3840000	pulse	位置控制误差过大警告条件
P2-36	EDI9	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI9功能规划
P2-37	EDI10	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI10功能规划
P2-38	EDI11	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI11功能规划
P2-39	EDI12	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI12功能规划
P2-40	EDI13	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI13功能规划
P2-41	EDI14	0x0100	0x0100		扩充数位输入接脚EDI14功能规划
P2-42		0	0		保留
P2-43	NCF2	1000	1000	Hz	共振抑制Notch filter (2) 第二组
P2-44	DPH2	0	0	dB	共振抑制Notch filter衰减率(2) 第二组
P2-45	NCF3	1000	1000	Hz	共振抑制Notch filter (3) 第三组
P2-46	DPH3	0	0	dB	共振抑制Notch filter衰减率(3) 第三组
P2-47	ANCF	1	1		自动共振抑制模式设定
P2-48	ANCL	100	100		自动共振抑制灵敏度设定
P2-49	SJIT	0x0019	0x000B		速度检测滤波及微振抑制
P2-50	DCLR	0x0000	0x0000		脉波清除模式
P2-51		0	0		内部伺服启动设定
P2-52		1000000000	1000000000		分度座标系大小
P2-53	KPI	0	0	rad/s	位置积分补偿
P2-54		0	0	rad/s	保留
P2-55		0	0	rad/s	保留
P2-56		0	0	rad	保留
P2-57		0	0	Hz	保留
P2-58		0	0	0.lms	保留
P2-59		0	0		保留
P2-60	GR4	128	128	pulse	电子齿轮比分子(N2)
P2-61	GR5	128	128	pulse	电子齿轮比分子(N3)
P2-62	GR6	128	128	pulse	电子齿轮比分子(N4)
P2-63		0	0		保留
P2-64		0x0000	0x0000		保留
P2-65	GBIT	0x0000	0x0008		特殊位元寄存器1
P2-66	GBIT2	0x0000	0x0000		特殊位元寄存器2
P2-67	JSL	1.5	1.5	1 times	惯量估测稳定判断准位
P2-68		0x0000	0x0000		追随误差补偿开关
P2-69		0x0000	0x0000		绝对型编码器设定(绝对型)
P2-70		0x0000	0x0000		讯息读取选择(绝对型)
P2-71		0x0000	0x0000		绝对位置归零(绝对型)
P2-72		0	0		保留
P2-73		0x00000000	0x00000000		凸轮对位 - 操作条件设定
P2-74		0.000	0.000		凸轮对位 - DI延迟时间设定
P2-75		0	0		凸轮对位- 对位目标位置
P2-76		0x0000	0x0000		凸轮对位 - 控制开关
P2-77		0x0000	0x0000		凸轮主轴 - 脉波清除设定
P2-78		270	270		E-CAM: AREA #2 + 凸轮区域正端设定
P2-79		360	360		E-CAM: AREA #2 - 凸轮区域负端设定
P2-80		0	0		
P2-81		0	0		
P2-82		0	0		
P2-83		0	0		

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P2-84		0	0		
P2-85		0	0		
P2-86		0	0		
P2-87		0	0		
P2-88		0	0		
P2-89		0	0		
P2-90		0	0		
P2-91		0	0		
P2-92		0	0		
P2-93		0	0		
P2-94		0x0090	0x0090		
P2-95		0	0		
P2-96		300000	300000		
P3-0	ADR	0x007F	0x007F		局号设定
P3-1	BRT	0x0203	0x0203	bps	通讯传输率
P3-2	PTL	0x0006	0x0006		通讯协定
P3-3	FLT	0x0000	0x0000		通讯错误处置
P3-4	CWD	0	0	sec	通讯超时设定
P3-5	CMM	0x0001	0x0000		通讯机能
P3-6	SDI	0x0000	0x0000		DI输入来源为外部硬体DI或内部软体DI来源控制开关
P3-7	CDT	0	0	ms	通讯回覆延迟时间
P3-8	MNS	0x0000	0x0000		监视模式
P3-9	SYC	0x5055	0x5055		CAN同步设定
P3-10		0x0000	0x0000		
P3-11		0x0000	0x0000		
P3-12		0x0000	0x0000		
P3-13		0x0000	0x0000		
P4-0	ASH1	0x31300022	0x00000000		异常状态记录 (N)
P4-1	ASH2	0x31300022	0x00000000		异常状态记录 (N-1)
P4-2	ASH3	0x31300022	0x00000000		异常状态记录 (N-2)
P4-3	ASH4	0x31300022	0x00000000		异常状态记录 (N-3)
P4-4	ASH5	0x31300022	0x00000000		异常状态记录 (N-4)
P4-5	JOG	20	20	r/min	伺服马达寸动控制
P4-6	FOT	0x0000	0x0000		软体DO资料暂存器
P4-7	ITST	0x00E1	0x0000		数位输入接点多重功能
P4-8	PKEY	0x0000	0x0000		驱动器面板输入接点状态
P4-9	MOT	0x001B	0x0000		数位输出DO状态显示
P4-10	CEN	0	0		校正功能选择
P4-11	SOF1	16468	16352		类比速度输入(1)硬体漂移量手动校正
P4-12	SOF2	16899	16352		类比速度输入(2)硬体漂移量手动校正
P4-13	TOP1	16891	16352		类比扭矩输入(1)硬体漂移量手动校正
P4-14	TOP2	16891	16352		类比扭矩输入(2)硬体漂移量手动校正
P4-15	COP1	16407	16352		电流检出器(v1相)硬体漂移量校正
P4-16	COP2	16738	16352		电流检出器(v2相)硬体漂移量校正
P4-17	COP3	16895	16352		电流检出器(w1相)硬体漂移量校正
P4-18	COP4	16888	16352		电流检出器(w1相)硬体漂移量校正
P4-19	TIGB	4	2		IGBT NTC 校正准位(无法设置)
P4-20	DOP1	0	0	mV	类比监控输出(ch1)漂移量校正(无法设置)
P4-21	DOP2	0	0	mV	类比监控输出(ch2)漂移量校正(无法设置)
P4-22	SAO	0	0	mV	类比速度输入OFFSET

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P4-23	TAO	0	0	mV	类比扭矩输入OFFSET
P4-24	LVL	160	160	V	低电压错误准位
P5-0	MVER	11300008	0		低位元为DSP次版本
P5-1		0x0001	0x0000		保留
P5-2		0x0000	0x0000		保留
P5-3	PDEC	0xBEEFBEEF	0xBEEFBEEF		事件之减速时间
P5-4	HMOV	0x0000	0x0000		原点回归模式
P5-5	HSPD1	100.0	100.0	r/min	第一段高速原点回归速度设定
P5-6	HSPD2	20.0	20.0	r/min	第二段低速原点回归速度设定
P5-7	PRCM	0	0		Pr命令触发寄存器
P5-8	SWLP	2147483647	2147483647	PUU	软体极限:正向
P5-9	SWLN	-2147483648	-2147483648	PUU	软体极限:反向
P5-10	AYSZ	800	0		资料阵列-总资料数(N x 32 bits)
P5-11	AYID	0	0		资料阵列-索引值(Idx)
P5-12	AYD0	0	0		资料阵列-资料窗口#0
P5-13	AYD1	0	0		资料阵列-资料窗口#1
P5-14		0	0		保留
P5-15	PMEM	0x0000	0x0000		PATH#1~PATH#2资料断电不记忆设定
P5-16	AXEN	-1	0	PUU	轴位置:马达编码器
P5-17	AXAU	0	0	pulse	轴位置:辅助编码器
P5-18	AXPC	0	0		轴位置:脉波命令
P5-19	TBS	1.000000	1000000	0.000001	电子凸轮的曲线表格 倍率设定
P5-20	AC0	200	200	ms	加/减速时间, 编号#0
P5-21	AC1	300	300	ms	加/减速时间, 编号#1
P5-22	AC2	500	500	ms	加/减速时间, 编号#2
P5-23	AC3	600	600	ms	加/减速时间, 编号#3
P5-24	AC4	800	800	ms	加/减速时间, 编号#4
P5-25	AC5	900	900	ms	加/减速时间, 编号#5
P5-26	AC6	1000	1000	ms	加/减速时间, 编号#6
P5-27	AC7	1200	1200	ms	加/减速时间, 编号#7
P5-28	AC8	1500	1500	ms	加/减速时间, 编号#8
P5-29	AC9	2000	2000	ms	加/减速时间, 编号#9
P5-30	AC10	2500	2500	ms	加/减速时间, 编号#10
P5-31	AC11	3000	3000	ms	加/减速时间, 编号#11
P5-32	AC12	5000	5000	ms	加/减速时间, 编号#12
P5-33	AC13	8000	8000	ms	加/减速时间, 编号#13
P5-34	AC14	50	50	ms	加/减速时间, 编号#14
P5-35	AC15	30	30	ms	加/减速时间, 编号#15
P5-36	CAST	0	0		CAPTURE-资料阵列开始位址
P5-37	CAAX	-1	0		CAPTURE-轴位置CNT
P5-38	CANO	1	1		CAPTURE-抓取数量
P5-39	CACT	0x2010	0x2010		CAPTURE 启动控制
P5-40	DLY0	0	0	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#0
P5-41	DLY1	100	100	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#1
P5-42	DLY2	200	200	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#2
P5-43	DLY3	400	400	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#3
P5-44	DLY4	500	500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#4
P5-45	DLY5	800	800	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#5
P5-46	DLY6	1000	1000	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#6
P5-47	DLY7	1500	1500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#7

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P5-48	DLY8	2000	2000	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#8
P5-49	DLY9	2500	2500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#9
P5-50	DLY10	3000	3000	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#10
P5-51	DLY11	3500	3500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#11
P5-52	DLY12	4000	4000	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#12
P5-53	DLY13	4500	4500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#13
P5-54	DLY14	5000	5000	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#14
P5-55	DLY15	5500	5500	ms	位置到达之后的Delay时间, 编号#15
P5-56	CMST	50	50		COMPARE-资料阵列开始位址
P5-57	CMAX	-2	0		COMPARE-轴位置
P5-58	CMNO	1	1		COMPARE-比较数量
P5-59	CMCT	0x00640010	0x00640010		COMPARE-启动控制
P5-60	POV0	20.0	20.0	1r/min	内部目标速度设定 #0
P5-61	POV1	50.0	50.0	1r/min	内部目标速度设定 #1
P5-62	POV2	100.0	100.0	1r/min	内部目标速度设定 #2
P5-63	POV3	200.0	200.0	1r/min	内部目标速度设定 #3
P5-64	POV4	300.0	300.0	1r/min	内部目标速度设定 #4
P5-65	POV5	500.0	500.0	1r/min	内部目标速度设定 #5
P5-66	POV6	600.0	600.0	1r/min	内部目标速度设定 #6
P5-67	POV7	800.0	800.0	1r/min	内部目标速度设定 #7
P5-68	POV8	1000.0	1000.0	1r/min	内部目标速度设定 #8
P5-69	POV9	1300.0	1300.0	1r/min	内部目标速度设定 #9
P5-70	POV10	1500.0	1500.0	1r/min	内部目标速度设定 #10
P5-71	POV11	1800.0	1800.0	1r/min	内部目标速度设定 #11
P5-72	POV12	2000.0	2000.0	1r/min	内部目标速度设定 #12
P5-73	POV13	2300.0	2300.0	1r/min	内部目标速度设定 #13
P5-74	POV14	2500.0	2500.0	1r/min	内部目标速度设定 #14
P5-75	POV15	3000.0	3000.0	1r/min	内部目标速度设定 #15
P5-76	CPRS	0	0		Capture-第一点位置重置资料
P5-77	CSAX	0	0		同步抓取修正轴(CAP SYNC AXES)之位置
P5-78	CSDS	100	100	pulse	同步抓取修正轴之间间隔波数
P5-79	CSDS	0	0	pulse	同步抓取修正轴之误差波数
P5-80	CSDS	10	10	%	同步抓取修正轴之最大修正率
P5-81	ECHD	100	100		E-CAM : 资料阵列开始位址
P5-82	ECMN	5	5		E-CAM : 凸轮顶点数目N(5~720)
P5-83	ECMM	1	1		E-CAM : 凸轮周数M
P5-84	ECMP	3600	3600		E-CAM : Master脉波数P
P5-85	ECME	0	0		E-CAM : 啮合之区域编号
P5-86	ECAX	0	0		E-CAM : Master轴位置
P5-87	PLED	0	0		E-CAM : Engage(命令前置长度)
P5-88	ECON	0x00000000	0x00000000		E-CAM : 凸轮启动控制
P5-89	ECRD	0	0		E-CAM : 脱离时机资料
P5-90	CMAP	270	270	deg.	E-CAM : AREA No+凸轮区域正端设定
P5-91	CMAN	360	360	deg.	E-CAM : AREA No-凸轮区域负端设定
P5-92	PLED	0	0		E-CAM : 周期性之命令前置长度
P5-93	CSDS	0x00000000	0x00000000		运动控制 巨集指令 : 命令参数#4
P5-94	CSDS	0	0		运动控制 巨集指令 : 命令参数#3
P5-95	CSDS	0	0		运动控制 巨集指令 : 命令参数#2
P5-96	CSDS	0	0		运动控制 巨集指令 : 命令参数#1
P5-97	CSDS	0x0000	0x0000	pulse	运动控制 巨集指令 : 命令下达/执行结果

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P 5-98	EVON	0x0000	0x0000		外部事件ON设定
P 5-99	EVOF	0x0000	0x0000		外部事件OFF设定
P 6-0	ODEF	0x00000000	0x00000000		原点复归定义
P 6-1	ODAT	0	0		原点定义值
P 6-2	PDEF1	0x00000000	0x00000000		PATH#1 定义
P 6-3	PDAT1	0	0		PATH#1 资料
P 6-4	PDEF2	0x00000000	0x00000000		PATH#2 定义
P 6-5	PDAT2	0	0		PATH#2 资料
P 6-6	PDEF3	0x00000000	0x00000000		PATH#3 定义
P 6-7	PDAT3	0	0		PATH#3 资料
P 6-8	PDEF4	0x00000000	0x00000000		PATH#4 定义
P 6-9	PDAT4	0	0		PATH#4 资料
P 6-10	PDEF5	0x00000000	0x00000000		PATH#5 定义
P 6-11	PDAT5	0	0		PATH#5 资料
P 6-12	PDEF6	0x00000000	0x00000000		PATH#6 定义
P 6-13	PDAT6	0	0		PATH#6 资料
P 6-14	PDEF7	0x00000000	0x00000000		PATH#7 定义
P 6-15	PDAT7	0	0		PATH#7 资料
P 6-16	PDEF8	0x00000000	0x00000000		PATH#8 定义
P 6-17	PDAT8	0	0		PATH#8 资料
P 6-18	PDEF9	0x00000000	0x00000000		PATH#9 定义
P 6-19	PDAT9	0	0		PATH#9 资料
P 6-20	PDEF10	0x00000000	0x00000000		PATH#10 定义
P 6-21	PDAT10	0	0		PATH#10 资料
P 6-22	PDEF11	0x00000000	0x00000000		PATH#11 定义
P 6-23	PDAT11	0	0		PATH#11 资料
P 6-24	PDEF12	0x00000000	0x00000000		PATH#12 定义
P 6-25	PDAT12	0	0		PATH#12 资料
P 6-26	PDEF13	0x00000000	0x00000000		PATH#13 定义
P 6-27	PDAT13	0	0		PATH#13 资料
P 6-28	PDEF14	0x00000000	0x00000000		PATH#14 定义
P 6-29	PDAT14	0	0		PATH#14 资料
P 6-30	PDEF15	0x00000000	0x00000000		PATH#15 定义
P 6-31	PDAT15	0	0		PATH#15 资料
P 6-32	PDEF16	0x00000000	0x00000000		PATH#16 定义
P 6-33	PDAT16	0	0		PATH#16 资料
P 6-34	PDEF17	0x00000000	0x00000000		PATH#17 定义
P 6-35	PDAT17	0	0		PATH#17 资料
P 6-36	PDEF18	0x00000000	0x00000000		PATH#18 定义
P 6-37	PDAT18	0	0		PATH#18 资料
P 6-38	PDEF19	0x00000000	0x00000000		PATH#19 定义
P 6-39	PDAT19	0	0		PATH#19 资料
P 6-40	PDEF20	0x00000000	0x00000000		PATH#20 定义
P 6-41	PDAT20	0	0		PATH#20 资料
P 6-42	PDEF21	0x00000000	0x00000000		PATH#21 定义
P 6-43	PDAT21	0	0		PATH#21 资料
P 6-44	PDEF22	0x00000000	0x00000000		PATH#22 定义
P 6-45	PDAT22	0	0		PATH#22 资料
P 6-46	PDEF23	0x00000000	0x00000000		PATH#23 定义
P 6-47	PDAT23	0	0		PATH#23 资料

参数	代码	参数值	预设值	单位	说明
P 6 -48	PDEF24	0x00000000	0x00000000		PATH#24 定义
P 6 -49	PDAT24	0	0		PATH#24 资料
P 6 -50	PDEF25	0x00000000	0x00000000		PATH#25 定义
P 6 -51	PDAT25	0	0		PATH#25 资料
P 6 -52	PDEF26	0x00000000	0x00000000		PATH#26 定义
P 6 -53	PDAT26	0	0		PATH#26 资料
P 6 -54	PDEF27	0x00000000	0x00000000		PATH#27 定义
P 6 -55	PDAT27	0	0		PATH#27 资料
P 6 -56	PDEF28	0x00000000	0x00000000		PATH#28 定义
P 6 -57	PDAT28	0	0		PATH#28 资料
P 6 -58	PDEF29	0x00000000	0x00000000		PATH#29 定义
P 6 -59	PDAT29	0	0		PATH#29 资料
P 6 -60	PDEF30	0x00000000	0x00000000		PATH#30 定义
P 6 -61	PDAT30	0	0		PATH#30 资料
P 6 -62	PDEF31	0x00000000	0x00000000		PATH#31 定义
P 6 -63	PDAT31	0	0		PATH#31 资料
P 6 -64	PDEF32	0x00000000	0x00000000		PATH#32 定义
P 6 -65	PDAT32	0	0		PATH#32 资料
P 6 -66	PDEF33	0x00000000	0x00000000		PATH#33 定义
P 6 -67	PDAT33	0	0		PATH#33 资料
P 6 -68	PDEF34	0x00000000	0x00000000		PATH#34 定义
P 6 -69	PDAT34	0	0		PATH#34 资料
P 6 -70	PDEF35	0x00000000	0x00000000		PATH#35 定义
P 6 -71	PDAT35	0	0		PATH#35 资料
P 6 -72	PDEF36	0x00000000	0x00000000		PATH#36 定义
P 6 -73	PDAT36	0	0		PATH#36 资料
P 6 -74	PDEF37	0x00000000	0x00000000		PATH#37 定义
P 6 -75	PDAT37	0	0		PATH#37 资料
P 6 -76	PDEF38	0x00000000	0x00000000		PATH#38 定义
P 6 -77	PDAT38	0	0		PATH#38 资料
P 6 -78	PDEF39	0x00000000	0x00000000		PATH#39 定义
P 6 -79	PDAT39	0	0		PATH#39 资料
P 6 -80	PDEF40	0x00000000	0x00000000		PATH#40 定义
P 6 -81	PDAT40	0	0		PATH#40 资料
P 6 -82	PDEF41	0x00000000	0x00000000		PATH#41 定义
P 6 -83	PDAT41	0	0		PATH#41 资料
P 6 -84	PDEF42	0x00000000	0x00000000		PATH#42 定义
P 6 -85	PDAT42	0	0		PATH#42 资料
P 6 -86	PDEF43	0x00000000	0x00000000		PATH#43 定义
P 6 -87	PDAT43	0	0		PATH#43 资料
P 6 -88	PDEF44	0x00000000	0x00000000		PATH#44 定义
P 6 -89	PDAT44	0	0		PATH#44 资料
P 6 -90	PDEF45	0x00000000	0x00000000		PATH#45 定义
P 6 -91	PDAT45	0	0		PATH#45 资料
P 6 -92	PDEF46	0x00000000	0x00000000		PATH#46 定义
P 6 -93	PDAT46	0	0		PATH#46 资料
P 6 -94	PDEF47	0x00000000	0x00000000		PATH#47 定义
P 6 -95	PDAT47	0	0		PATH#47 资料
P 6 -96	PDEF48	0x00000000	0x00000000		PATH#48 定义
P 6 -97	PDAT48	0	0		PATH#48 资料