








# DHE 380V通用伺服驱动器

简易操作说明书








# 安全警告

## 安全事项

<b>1. 使用注意事项</b>	
	<b>危 险</b>
	1. 请绝对不要用手触及伺服驱动器的内部。 否则有可能触电。
	2. 伺服驱动器及伺服电机的地线端子务请接地。 否则有可能导致触电。
	3. 请在切断电源 5 分钟后进行配线和检查。 否则有可能导致触电。
	4. 请不要损伤电缆线、或对电缆线施加不必要的应力、压载重物、夹挤。 否则有可能导致故障、破损和触电。
	5. 运行过程中, 请不要触摸伺服电机的旋转部分。 否则有可能受伤。
<b>注 意</b>	
	1. 请按指定的组合方式使用伺服电机和伺服驱动器。 否则有可能发生火灾和故障。
	2. 请绝对不要在易于被溅到水的地方、腐蚀性气体的环境、易燃气体的环境及可燃物旁使用。 否则有可能发生火灾和故障。
	3. 伺服驱动器、伺服电机及外围设备的温度较高, 务请注意保持距离。 否则易烫伤。
	4. 在通电过程中及切断电源后一段时间内, 伺服驱动器的散热器、再生电阻器、伺服电机等有可能处于高温状态, 故请不要触摸。 否则有可能烫伤。
	5. 最终产品内的伺服电机在运行过程中, 若其表面温度超过 70℃时, 则请在最终产品上贴上小心高温的标签。
<b>2. 配线注意事项</b>	
	<b>注 意</b>
	· 配线要正确、接牢。 否则有可能发生火灾、故障、受伤等事故。

	<b>禁 止</b>
	1. 请绝对不要给伺服电机侧的 U、V、W 端子连接商用电源(200V)。否则有可能发生火灾和故障。
	2. 请在伺服电机侧的 U、V、W 端子上接地线(E)，接线时，请不要弄错 U、V、W 端子的顺序。否则有可能发生火灾和故障。
	3. 请绝对不要对编码器用端子进行耐压、电阻测试，以防编码器破损。对伺服电机侧的 U、V、W 端子进行耐压、电阻测试时，请在切断与伺服驱动器的连接后进行。
	4. 请不要接错编码器的端子的顺序。否则编码器和伺服驱动器会破损。
	<b>强 制</b>
	· 地线是用于防止万一发生触电事故的。 为安全起见，务请安装地线。

### 3. 操作、运转时的注意事项

	<b>注 意</b>
	1. 过度的调整和变更都会导致运转不稳定，请不要随意进行。否则有可能受伤。
	2. 试运行前，固定住伺服电机，在与机械设备切断的状态下，经过运行情况的确认，再安装到设备中。否则有可能受伤。
	3. 自制动器不是确保设备安全的停止装置。请在设备侧安装确保安全的停止装置。否则有可能发生故障、受伤等事故。
	4. 发生报警时，请排除原因，确保安全后，将报警复位后再运行。否则有可能受伤。
	5. 瞬间停电后再来电时电机有可能突然再启动，因此请不要靠近设备。(请在机械设计时考虑，如何保证再启动时人身安全) 否则有可能受伤。
	6. 请确认电源规格正常。 否则有可能导致火灾、故障和受伤。

# 目录

## 第一章 概述

1.1 伺服驱动器型号说明.....	1
1.2 伺服电机型号说明.....	1

## 第二章 驱动器及电机安装

2.1 伺服驱动器安装尺寸.....	2
2.2 供电电源.....	4
2.3 接线图.....	4

## 第三章 配线及详细说明

3.1 指令控制序列输入输出接口 (CN1) .....	6
3.2 编码器接口 (CN2) .....	8
3.3 通讯接口 (CN3) .....	8

## 第四章 伺服参数说明

4.1 参数一览表.....	9
----------------	---

## 第五章 伺服主要操作功能

5.1 触摸面板介绍.....	20
5.2 参数设置.....	20
5.3 功能一览.....	21

## 第六章 伺服报警

6.1 报警内容.....	22
6.2 报警解释及报警处理方法.....	23

## 附件一

伺服电机和驱动器匹配表.....	27
------------------	----

## 附件二

电机代码设置方法.....	29
---------------	----

## 附件三

制动电阻选配表 .....	30
---------------	----

## 附件四

旋变编码器接线定义.....	30
----------------	----

# 第一章 概述

## 1.1 伺服驱动器型号说明

DHE      34      030   -   V      T      \*      (PR)

1          2          3          4          5          6          7

- 1：表示控制器类型为：DHE 系列；
- 2：表示电源电压等级，34 代表三相交流 380V；
- 3：额定输出功率，单位为千瓦（kW）：  
015：1.5kW；      030：3kW；      055：5.5kW；      075：7.5kW；      110：11kW；  
150：15kW；      185：18.5kW；      220：22kW；      300：30kW；      370：37kW；
- 4：表示对应电机编码器类型：  
V：2500ppr 增量式编码器；    R：代表旋转变压器；    A：17/23 位总线式编码器
- 5：T 代表标准；
- 6：通讯功能，R：带 RS-485；N：带 CANopen；缺省：不带通讯功能。
- 7：特殊标注，常规的为（PR）。

## 1.2 伺服电机型号说明

130      ST   -   Z      M      150      A      4      A   -   I   /   **\*\***

1          2          3          4          5          6          7          8          9          10

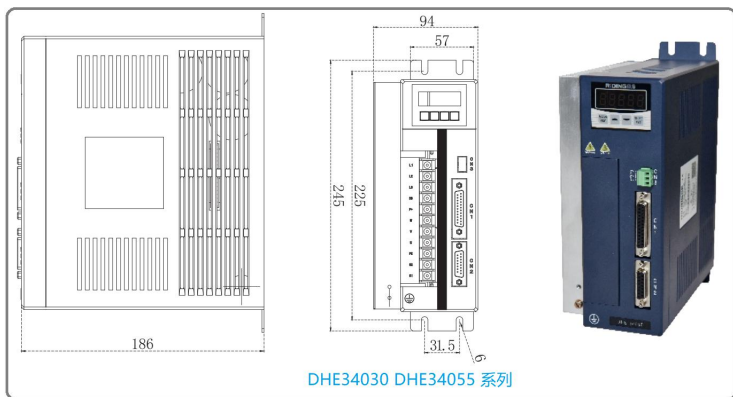
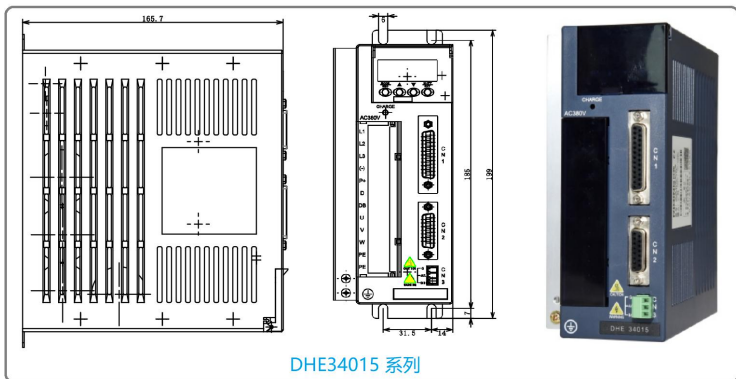
- 1：表示机座号：80、90、110、130、150、180、200、260（单位为 mm）。
- 2：表示性能参数代号，“ST”代表正弦波驱动的永磁同步交流伺服电机。
- 3：“Z”表示带电磁式抱闸制动器；    缺省表示不带抱闸制动器。
- 4、表示电机的反馈类型，“M”代表 2500ppr 增量式光电编码器；  
CC 代表 2500ppr 增量式磁编码器；    A 代表 17 位总线式光电编码器；
- 5、表示额定输出力矩，单位：×0.1N.m；
- 6、表示电机的额定转速：  
A 代表 1500r/min； B 代表 2000 r/min； C 代表 2500r/min； D 代表 3000r/min； E 代表 1000r/min
- 7、表示电机的工作电压，“4”代表 3 相 AC 380V；
- 8、输出轴形式：

A 代表直轴带键，键宽 6mm	E 代表直轴带键，键宽 10mm
B 代表直轴无键	F 代表直轴带键，键宽 4mm
C 代表直轴带键，键宽 8mm	G 代表直轴带键，键宽 12mm
D 代表直轴带键，键宽 5mm	H 代表直轴带键，键宽 3mm
- 9、派生号，表示电机编码器的规格；
- 10、派生号，区分细节差别，非标配电机时用。

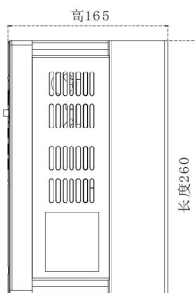
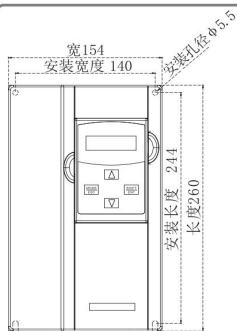
## 第二章 驱动器安装

### 2.1 伺服驱动器安装尺寸

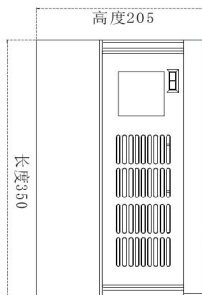
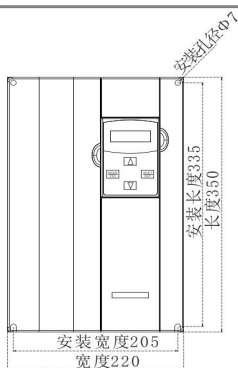
 单位: mm



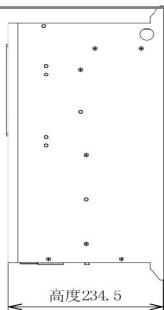
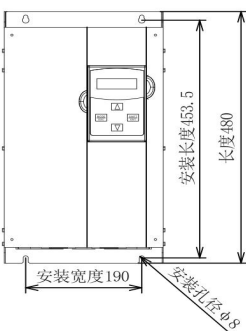
单位: mm



DHE34075 DHE34110 系列



DHE34150 DHE34185 DHE34220 系列



DHE34300 DHE34370 系列

## 2.2 供电电源

向伺服驱动器供给三相交流 380V 的商用电源；

三相电源连接到 R、S、T 端子上；

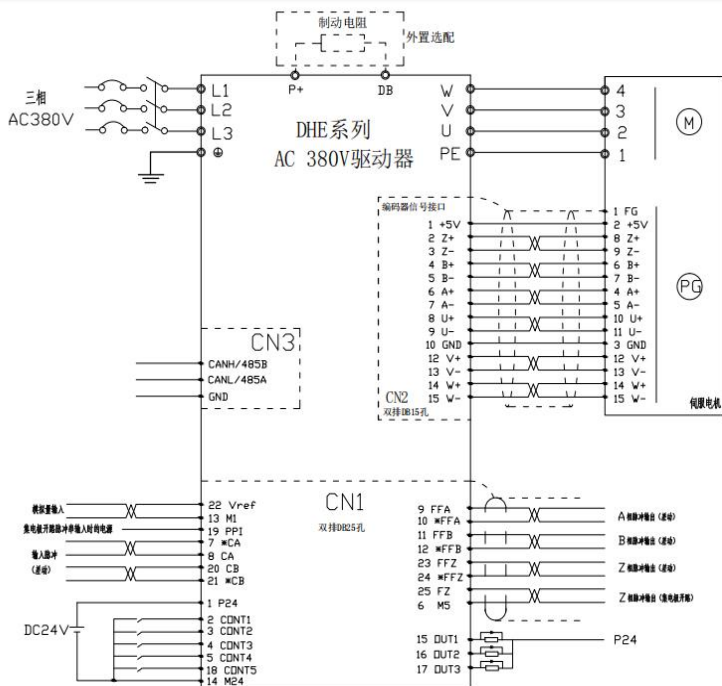
电压：三相 380V -15%~+15%、三相 415V -15%~+15%

频率：50/60Hz。

※ 若给定电源电压超出限定值，则会损坏伺服驱动器。

## 2.3 接线图

### 2.3.1 DHE34015、DHE34030、DHE34055 接线图：

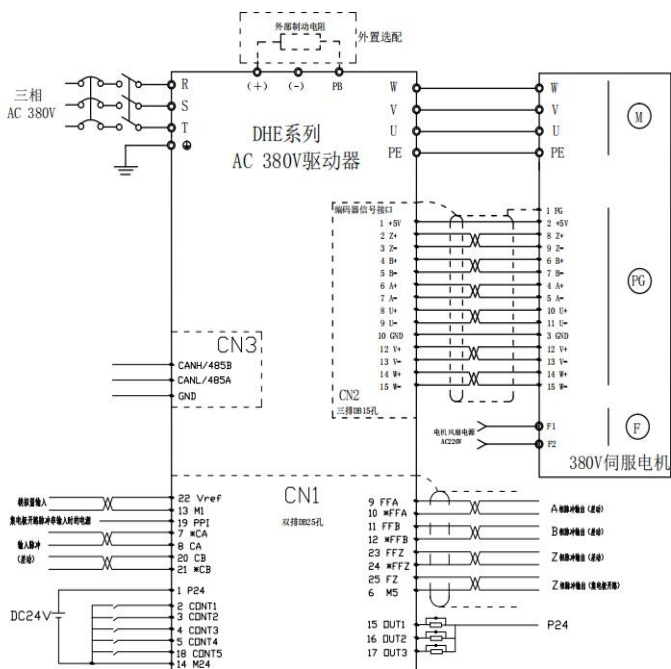


注：1、此图适用于：DHE34015-VT、DHE34030-VT、DHE34055-VT 三款；

2、CN1 对应插头为双排DB25公头，CN2 为双排DB15公头，CN3 为3P插头。



### 2.3.2 DHE34075 及以上接线图:



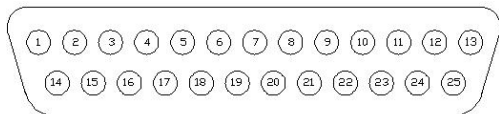
注: 1、此图适用于: DHE 380V 中 7.5KW 及以上的驱动器;

2、CN1对应插头为双排DB25公头，CN2对应插头为三排DB15公头，CN3为3P插头。

## 第三章 配线及详细说明

### 3.1 指令控制序列输入输出(CN1)

伺服驱动器控制线插头(双排 DB25 公)管脚:



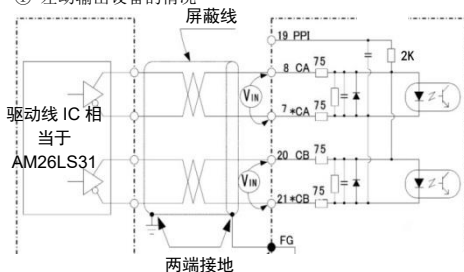
伺服驱动器的连接器 CN1 上, 连接与上位控制器的控制信号。各信号定义如下表

代号	脚位	信号名称	功能及定义
P24 M24	1 14	控制信号输入 输出用电源	控制信号输入输出信号用输入电源。 (DC24V/0.3A)
CONT1 CONT2 CONT3 CONT4 CONT5	2 3 4 5 18	输入指令控制 序列	输入指令控制序列信号。(DC24V/10mA) CONT1: 伺服使能(RUn) CONT2: (出厂时无指定) CONT3: (出厂时无指定) CONT4: (出厂时无指定) CONT5: (出厂时无指定)
OUT1 OUT2 OUT3	15 16 17	输出指令控制 序列	输出指令控制序列信号。(最大 DC30V/50mA) OUT1: (出厂值 16) OUT2: (出厂时无指定) OUT3: (出厂时无指定)
PPI CA *CA CB *CB	19 8 7 20 21	输入脉冲串 差分输入或者 极电极开路输 入	PPI: 集电极开路电源输入 (DC24V +5%/-5%) 差分输入时 CA, *CA, CB, *CB: 最大输入频率 500KHz 集电极开路输入时*CA, *CB: 最大输入频率 200kHz 脉冲串的形态有命令脉冲/符号、正转/反转脉冲及 90 度相 位差信号三种选择。 *CA, *CB 接负极
FFA *FFA FFB *FFB FFZ *FFZ	9 10 11 12 23 24	码盘分频信号 输出(差分)	是分频输出端子。输出与伺服电机的旋转量成正比的 90 度相位差 2 路信号。(差分方式输出) *FFA, *FFB, *FFZ 接负极
FZ M5	25 6	码盘分频信号 输出(极电集)	FZ 端子是集电极开路 Z 相脉冲输出。 (最大 DC30V/50mA) M5: 标准电位
Vref M1	22 13	模拟量输入	是模拟电压的输入端子。 输入速度控制时的速度命令电压、转矩控制时的转矩命令 电压。-10~+10v 标准电位为 M1 端子。

※端子符号 M1 不与端子 M5、M24 连接。

## 输入脉冲串的配线实例

### ① 差动输出设备的情况

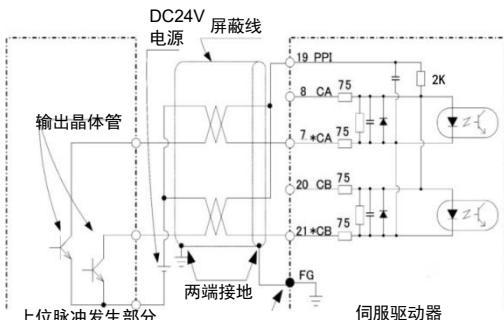


上位脉冲发生部分

伺服驱动器

$V_{in}$ : CA-CA(CB-CB)间的电压振幅应在 2.8V~3.7V 内。  
(超过此范围, 有时输入脉冲不被接受。)

### ② NPN 集电极开路输出设备的情况(DC24V 输入)

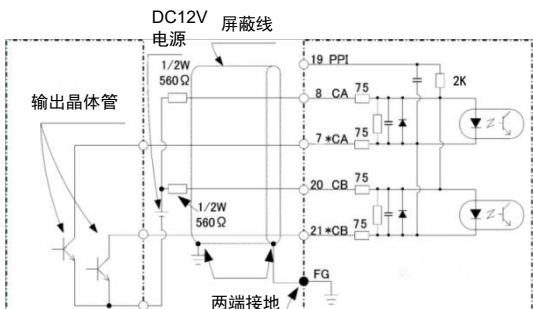


上位脉冲发生部分

伺服驱动器

DC24V 电源: 电源电压范围应在  $DC24 \pm 5\%$  以内。  
另外, 本电路最大需 40mA 的电源。请准备相当充裕的电源。

### ③ NPN 集电极开路输出设备的情况(DC12V 输入)



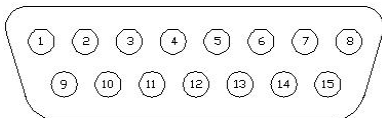
上位脉冲发生部分

伺服驱动器

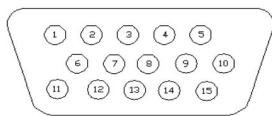
DC12V 电源: 电源电压范围应在  $DC12 \pm 5\%$  以内。  
另外, 本电路最大需 40mA 的电源。请准备相当充裕的电源。

### 3.2 编码器接口 (CN2)

伺服驱动器侧编码器线插头管脚:



双排 DB15 公头管脚 (5.5KW 及以下)



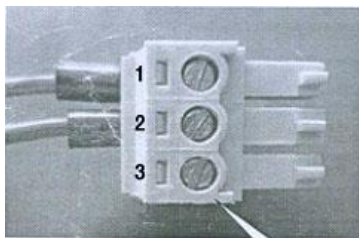
三排 DB15 公头管脚 (7.5KW 及以上)

驱动器侧 CN2 编码器线管脚定义:

CN2 端子号	信号名称		CN2 端子号	信号名称
1	+5V (输出)		8	U+
2	Z+		9	U-
3	Z-		10	GND (输出)
4	B+		12	V+
5	B-		13	V-
6	A+		14	W+
7	A-		15	W-
			外壳	屏蔽线

### 3.3 通讯接口 (CN3)

CN3/CON2 接口为 RS-485 通讯或 CAN 通讯接口, 此功能为选配功能, 如有需要可选择。



插头型号 PTB350B-06-03

管脚	485 通讯	CAN 通讯
1	485B	CANH
2	485A	CANL
3	GND	GND

## 第四章 伺服参数说明

### 4.1 常用参数一览表：

参数速查表——Pn 参数

参数号	定义	设定范围	默认值	更改
Pn-01	命令脉冲补偿 $\alpha$	1~32767(1 刻度)	4	一直
Pn-02	命令脉冲补偿 $\beta$	1~32767(1 刻度)	1	一直
Pn-03	输入脉冲串形式	0:命令脉冲/命令符号 1:90 度相位差 2 路信号 2:正转脉冲/反转脉冲	2	断电
Pn-04	转动方向切换	0: 正方向正转(CCW) 1: 正方向反转(CW)	0	断电
Pn-05~06	由制造商调整	-	-	-
Pn-07	正向力矩到达	0~400%	250	断电
Pn-08	反向力矩到达	0~400%	250	断电
Pn-09	控制模式切换	0: 位置 1: 速度 2: 转矩 3: 位置 $\leftrightarrow$ 速度 4: 位置 $\leftrightarrow$ 转矩 5: 速度 $\leftrightarrow$ 转矩 6: CAN 通讯 7: 内部位置 8: 内部位置 $\leftrightarrow$ 速度 9: 内部位置 $\leftrightarrow$ 转矩	0	断电
Pn-10	CONT1 输入信号分配	0: 无指定 1: 伺服启动[RUN] 2: 复位[RST] 3: +OT 4: -OT 5: 紧急停止[EMG] 7: 清除偏差 8: 外部再生电阻过热	1	断电
Pn-11	CONT2 输入信号分配	11: 禁止命令脉冲 12: 命令脉冲 $\alpha$ 选择 0 13: 命令脉冲 $\alpha$ 选择 1 14: 控制模式切换 15: 手动正转[FWD] 16: 手动反转[REV]	0	断电
Pn-12	CONT3 输入信号分配	17: 多段速度 1 [X1] 18: 多段速度 2 [X2] 19: 加减速时间选择 21: 空转[BX]- 24: 原点回归触发信号 25: 外部参考点 REF 号 GOH 26: 内部位置指令选	0	断电
Pn-13	CONT4 输入信号分配	27: 内部位置指令选择 0 (POS0) 28: 内部位置指令选择 1 (POS1) 29: 内部位置触发信号 30: 内部位置暂停信号 31: 内部位置清除脉冲 号 TRIG 号 HOLD	0	断电
Pn-14	CONT5 输入信号分配	32: 原点回归寻找参考点方向选择 信号 CCLR	0	断电

Pn-15	OUT1 信号分配	0: 无指定 2: 定位结束[PSET] 4: 报警检出: b 接点	1: 准备就绪[RDY] 3: 报警检出: a 接点 6: OT 检出	4	断电
Pn-16	OUT2 信号分配	7: 强制停止检出 9: 零速度 12: 力矩到达	8: 零偏差 11: 制动时间 13: 原点回归完	0	断电
Pn-17	OUT3 信号分配	14: 原点回归正在 成 HOME 15: 内部位置完成		0	断电
Pn-18	/	/	/	/	/
Pn-19	输出脉冲数	16~2500[脉冲](1 刻度)		2500	断电
Pn-20	电机角度	不能更改-		-	-
Pn-21	零偏差幅度	1~2000[脉冲](1 刻度)		400	一直
Pn-22	偏差超出程度	10~100[×10000 脉冲](1 刻度)		20	一直
Pn-23	零速度幅度	10~2000[r/min](1 刻度)		50	一直
Pn-24	定位结束判定时间	0.000~1.000 秒(0.001 刻度)		0	一直
Pn-25	最大电流限定值	0~300%		250	一直
Pn-26	电压不足时报警检出	0: 不检出, 1: 检出		1	断电
Pn-27	电压不足时启动	0: 急减速停止, 1: 空转		1	断电
Pn-28	由制造商调整	-		-	-
Pn-29	禁止换写参数	0: 可重写, 1: 禁止重写		0	一直
Pn-30	触摸面板初始显示	0~18(1 刻度)		0	断电
Pn-31	内部速度 1	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)		200.0	一直
Pn-32	内部速度 2	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)		500.0	一直
Pn-33	内部速度 3	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)		1000.0	一直
Pn-34	最大转速	0.1~最大转速[r/min](0.1 刻度)		2500.0	一直
Pn-35	加速时间 1(兼试运行)	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)		0.100	一直
Pn-36	减速时间 1(兼试运行)	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)		0.100	一直
Pn-37	加速时间 2	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)		0.500	一直
Pn-38	减速时间 2	0.001~9.999 秒(0.001 刻度)		0.500	一直
Pn-39	零速钳位电平	0.0~500.0[r/min](0.1 刻度)		0.0	一直
Pn-40	位置调节器增益 1	1~400[rad/sec](1 刻度)		25	一直

Pn-41	速度调节器增益 1	1~1000[Hz](1 刻度)	100	一直
Pn-42	速度调节器积分系数 1	0~4096 (1 刻度)	400	一直
Pn-43	S 字时间常数	0.0~100.0[msec](0.1 刻度)	10	一直
Pn-44	前馈增益	0.000~1.200(0.001 刻度)	0.000	一直
Pn-45	前馈过滤器时间常数	0.00~250.00[msec](0.1 刻度)	0	一直
Pn-46	转矩过滤器时间常数	0.00~20.00[msec](0.01 刻度)	0.00	一直
Pn-47	速度设定过滤器	0.00~20.00[msec](0.01 刻度)	0.00	一直
Pn-48	增益切换主要原因	0: 位置偏差 (×10), 1: 反馈速度, 2: 命令速度	1	一直
Pn-49	增益切换水平	1~1000 (1 刻度)	100	一直
Pn-50	增益切换时间常数	0~100[msec] (1 刻度)	10	一直
Pn-51	位置调节器增益2	1~300% (1 刻度)	100	一直
Pn-52	速度调节器增益2	1~300% (1 刻度)	100	一直
Pn-53	速度调节器积分系数 2	1~300% (1 刻度)	100	一直
Pn-54	模拟量设定过滤器	0.000~9.999[msec](0.001 刻度)	0.01	一直
Pn-55	由制造商调整	-	-	-
Pn-56	断使能后的减速时间	0.001~9.999[msec](0.001 刻度)	0.001	一直
Pn-57	由制造商调整	-	-	-
Pn-58	过载报警灵敏度	0.0~1.0	0.5	断电
Pn-59	由制造商调整	-	-	-
Pn-60	位置给定过滤器系数	0~100.00[rad~sec](0.01 刻度)	0.00	一直
Pn-61	由制造商调整	/	/	/
Pn-62	过热报警温度	40~110	80	一直
Pn-63	风扇开启温度	20~70	40	一直
Pn-64	电机代码		120	断电
Pn-65	电机代码设置密码	-	0	断电
Pn-66	内部力矩给定开关	0、1	0	断电
Pn-67~69	由制造商调整	-	-	-
Pn-70	模拟量命令增益	±0.00~±1.50(0.01 刻度)	1.00	一直

Pn-71	模拟量命令补偿	-2000~+2000	出厂时 设定	一直
Pn-72~ 73	由制造商调整	-	-	-
Pn-74	CONT 内部一直有效 1	0~31	0	断电
Pn-75	CONT 内部一直有效 2		0	断电
Pn-76	CONT 内部一直有效 3		0	断电
Pn-77	CONT 内部一直有效 4		0	断电
Pn-78	命令脉冲补偿α1	1~32767(1 刻度)	1	一直
Pn-79	命令脉冲补偿α2		1	一直
Pn-80	命令脉冲补偿α3		1	一直
Pn-81	485 通信传输协议	0~7	1	断电
Pn-82	站号	1~31	1	断电
Pn-83	485 波特率	0~5	1	断电
Pn-84~88	由制造商调整	-	-	-
Pn-89	功率段选择	1~20	6	断电
Pn-90	力矩环最大速度限制值	0.0~100.0%		一直
Pn-91	测试电流给定	0~3.00(倍)	1.00	一直
Pn-92	测试速度给定 FN-10	0.0~最大转速[r/min]	200.0	一直
Pn-93	测试运行方式	1: 速度 2: 力矩	1	一直
Pn-94	点动速度给定 FN-01	0.00~最大转速[r/min]	50.0	一直
Pn-95	Adj_Para	-	-	-
Pn-96	电流调节器微分时间	0.01ms		
Pn-97	电流调节器截止频率	Hz	650	一直
Pn-98	电流调节器积分时间	0.1ms		
Pn-99	SpdFedFilter	0.01ms		
Pn-A0	开关频率选择	12、16	12	断电
Pn-A1	力矩给定死区	0.00~2.00	0.1	一直



Pn-A2	力矩给定滤波参数	0.00~20.00	0	一直
Pn-A3	电机额定转速	100~5000	/	断电
Pn-A4	电机额定电流	10~150	/	断电
Pn-A5	电机力矩系数	0~5	/	断电
Pn-A6	电机线间电感	0.5~80	/	断电
Pn-A7	电机电气时间常数	0.5~20	/	断电
Pn-A8	电机转子惯量	0~20	/	断电
Pn-A9	电机极对数	1~6	/	断电
Pn-B0	电机额定电压	0~220	/	断电
Pn-B1	编码器线数	1000~5000	/	断电
Pn-B2~B5	由制造商调整	-	-	-
Pn-B6	单模拟量模式&双模拟量模式	0: 单模拟量模式, 1: 双模拟量模式	0	断电
Pn-B7	报警延时	0~1000ms	0	一直
Pn-B8	模拟量 2 硬件中点	—4000~4000	0	一直
Pn-B9	欠速报警速度设定值	0~550rpm	50	一直
Pn-C0	欠速报警判别时间	0~9.000s	0	一直
Pn-C1	欠速判定速度上限值	0~3200rpm	200	一直
Pn-C2	PFS 模式滤波系数	0~20.00ms	0	一直
Pn-C3	PFS 模式滞环参数	0~3200.0rpm	50	一直
Pn-C4	电流环输出滤波器	0~10.00ms	0	一直
Pn-C5	制造版本: year/week	0~40.99	9.16	一直

**一直:** 修改后立即生效;

**断电:** 参数修改后需断电重启后才会生效。

参数速查表——Pr 参数

参数号	定义	设定范围	默认值	更改
Pr-01	位置环平移滤波参数	0~1.0000s	0	一直
Pr-02	末段收敛积分滤波	0~20.00ms	0.5	一直
Pr-03	位置环收敛积分	1.0~1000.0s	1000	一直
Pr-04	位置环微分	0~1.00	0.05	一直
Pr-05	定位偏差	20~1000puls	20	一直
Pr-06	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-07	选择力矩限制来源	0. 外部模拟输入 1, 内部 PR08, 内部 PR09	0	断电
Pr-08	正转力矩给定	0~300%	100	一直
Pr-09	反转力矩给定	0~300%	100	一直
Pr-10	惯量比	0~100.00	0	一直
Pr-11	速度环调谐	0~1.0000s	0.06	一直
Pr-12	速度反馈方式	0:滑窗模式, 1:速度观测器	0	断电
Pr-13	速度调节器模式	0: 正常, 1: PDFF	0	断电
Pr-14	PDFF, Kv	0~2.00	1	一直
Pr-15	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-16	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-17	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-18	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-19	速度环曲线规划模式	0:T 型曲线, 1:S 型曲线(不考虑 0 速度翻转) 2:S 型曲线(考虑 0 速度翻转)	0	断电
Pr-20	原点回归触发方式	0: 关闭 1: 电平触发 2: 上升沿触发 3: 上电自动触发一次且 4: 上电触发一次且上升 电平触发 沿触发	0	断电

Pr-21	原点回归模式	0: 正方向回归 (外部参考点) 1: 反方向回归 (外部参考点) 2: 正正 (混合参考) 3: 正负 (混合参考) 4: 负正 5: 负负	1	断电
Pr-22	回归速度 1	0~3000.0rpm	500	一直
Pr-23	回归速度 2	0~3000.0rpm	50	一直
Pr-24	回归速度 3	0~3000.0rpm	5	一直
Pr-25	原点回归加速度	1~9999ms	100	一直
Pr-26	原点回归减速度	1~9999ms	100	一直
Pr-27	原点信号在位延时	1~8000ms	50	一直
Pr-28	原点信号输出延时	1~8000ms	100	一直
Pr-29	原点校正偏移量 低位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-30	原点校正偏移量 高位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-31	参考点设定	0:外部参考, 1:Z 信号参考, 2:混合参考	0	断电
Pr-32	预留	0~32767	0	一直
Pr-33	预留	0~32767	0	一直
Pr-34	点对点触发方式	0: 高电平, 1: 上升沿	1	一直
Pr-35	运行模式	0:1/0 模式, 多段位置; 1: 非连续编程模式; 2: 连续编程模式; 3:无限循环	0	断电
Pr-36	寻址模式	0:正常, 1:顺序寻址, 2:逆序寻址, 3:最优寻址	0	断电
Pr-37	连续模式的运行段数	1~8	8	断电
Pr-38	位置 1 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-39	位置 1 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-40	速度 1 设定 单位	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-41	延时 1 单位	0~9999ms	100	一直
Pr-42	位置 2 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-43	位置 2 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-44	速度 2 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-45	延时 2 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-46	位置 3 千位	-9999~9999puls	0	一直

Pr-47	位置 3 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-48	速度 3 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-49	延时 3 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-50	位置4千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-51	位置4万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-52	速度4设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-53	延时 4 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-54	位置 5 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-55	位置 5 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-56	速度 5 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-57	延时 5 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-58	位置 6 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-59	位置 6 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-60	速度 6 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-61	延时 6 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-62	位置 7 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-63	位置 7 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-64	速度 7 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-65	延时 7 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-66	位置 8 千位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-67	位置 8 万位	-9999~9999puls	0	一直
Pr-68	速度 8 设定 单位 rpm	0~3000.0rpm	0	一直
Pr-69	延时 8 单位 ms	0~9999ms	100	一直
Pr-70	循环次数 配合模式 2	1~9999	1	一直
Pr-71	坐标系模式	0:相对位置, 1: 绝对位置	1	一直
Pr-72	分度偏移高	0~9999puls	1	断电
Pr-73	分度偏移低	0~9999puls	0	断电
Pr-74	预留	-32768~32767	0	一直

Pr-75	预留	-32768~32767	0	一直
Pr-76	PToP 左限位低位	-9999~9999puls	0	断电
Pr-77	PToP 左限制高位	-9999~9999puls	9999	断电
Pr-78	PToP 右限位低位	-9999~9999puls	0	断电
Pr-79	PToP 右限制高位	-9999~9999puls	-9999	断电
Pr-80	虚拟 IO	1.伺服使能 2.复位报警 3.正向超程 4.反向超程 5.紧急停止输入 6.（暂无定义） 7.清除脉冲偏差 8.外部制动电阻过热 9.（暂无定义） 10.（暂无定义） 11.脉冲禁止有效 12.齿轮比选择 1 13.齿轮比选择 1 14.齿轮比选择 2 15.正转输入 16.反转输入 17.多段速选择 1 18.多段速选择 2 19.加减速时间选择 20.（暂无定义） 21.自由停机 22.增益参数切换 23.攻丝机模式连续运行 24.原点回归触发信号 25.外部参考点 REF GOH 26.内部位置指令选择 0 27.内部位置指令选择 1 28.内部位置指令选择 2 29.内部位置触发信号 30.内部位置暂停信号 31.内部位置清除脉冲信号 32.原点回归寻找参考点 33.锁存脉冲清除信号 34.速度模式给定方向反 向信号	0	断电
Pr-81	虚拟 IO		0	断电
Pr-82	虚拟 IO		0	断电
Pr-83	虚拟 IO		0	断电
Pr-84	虚拟 IO		0	断电
Pr-85	虚拟 IO		0	断电
Pr-86	虚拟 IO		0	断电
Pr-87	虚拟 IO		0	断电
Pr-88	通用 IO 滤波	0~5000ms	0	一直
Pr-89	高速脉冲延时输入 滤波器	0~250us	0	一直
Pr-90	高速脉冲低通滤波器	0~255us	0	一直
Pr-91	通用 IO 滤波使能位	0~255	0	一直
Pr-92	通用 IO 滤波 2	0~5000ms	0	一直
Pr-93	OL 计算方式选择	0: 标准双曲线 1: 新方法	0	一直
Pr-94	正向转矩过载报警 水平	0~300%	220	一直

Pr-95	反向转矩过载报警水平	0~300%	220	一直
Pr-96	转矩过载报警选择时间	1~10000ms	50	一直
Pr-97	通用 IO 断使能滤波使能位	0~255	0	一直
Pr-98	断使能延时时间	0~5000ms	0	一直
Pr-99	制动器工作使能时间	0~1000ms	0	一直
Pr-A0	SCI 写入是否记录到 EEPROM =0 记录到 EEPROM =1 不记录	0~1	0	一直
Pr-A1	电压线性修正系数	0.0001~3.0000	1.0000	一直
Pr-A2	电压线性修正偏置	0.1~1000.0	500.0	一直
Pr-A3	泄放电阻阻值	0~1000	16	一直
Pr-A4	泄放电阻功率	0~10000	2500	一直
Pr-A5	力矩监视低值	0~400	20	一直
Pr-A6	力矩监视高值	0~400	80	一直
Pr-A7	OS 报警系数	1.00~3.00	1.30	一直
Pr-A8	通讯输出电流滤波系数	0~200	0	断电
Pr-A9	预留	-9999~9999	0	一直
Pr-B0	预留	-9999~9999	0	一直

**一直：**修改后立即生效；

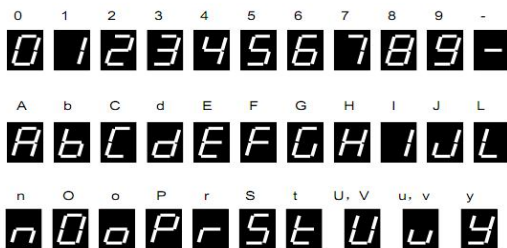
**断电：**参数修改后需断电重启后才会生效。



## 第五章 伺服主要操作功能

### 5.1 触摸面板介绍

#### 七段显示



#### 按键



切换模式(MODE)。  
删除(ESC)。



将设定向右侧移位(SHIFT)。  
确定模式与数值(ENT)。  
确定的时候要按住此键 1 秒以上。




选择伺服模式。  
为数值的减量(-1)。







选择伺服模式。  
为数值的增量(+1)。


### 5.2 参数设置

线路连好之后即可上电，如果没有出现报警就可进行参数的设定。

1. 按  键多次直到面板上显示：Pn-01；

2. 按  键 1 秒以上，面板显示 Pn-01 的参数值；

3. 按   键改变值的大小，想移位时按  键。改好数值后按  键 1 秒以上，显示 Pn-01 表明参数值成功写入；

4. 按  键，面板显示：PN-02，重复第二步的操作设定 2 号参数。

5. 以同样的方法设定其它参数。

**注：全部参数设完之后请务必先关掉电源，然后重新上电。**



## 5.3 功能一览

在参数編集模式和定位数据編集模式下，可以进行设定值的变更。

模式	子模式	选择子模式	表示和设定实例
顺序监控模式	顺序模式	SN-01	P-SOF
	当前报警	SN-02	EC
	报警记录	SN-03	1-EC
	显示站号	SN-04	Ad01
监控模式	反馈速度	ON-01	1000
	命令速度	ON-02	1000
	平均转矩	ON-03	1.00
	反馈当前位置	ON-04	H0100
	命令当前位置	ON-05	L1000
	位置偏差量	ON-06	10000
	直流母线电压	ON-07	100
	电角度	ON-08	10.0
	驱动器内部温度	ON-09	25
	模拟量电压值	ON-10	10.0
	输入信号	ON-11	10001
	输出信号	ON-12	1001
		ON-13	备用
	峰值力矩	ON-14	3.00
	脉冲串输入频率	ON-15	10.0
	电机代码	ON-16	dJ-06
	软件版本号	ON-17	-
		ON-18~24	备用
参数编辑模式	参数编辑	PN-01~PN-B9	
试运行模式	手动运行	FN-01	JOG
	清除当前命令和反馈脉冲	FN-02	PRT
	清除积分脉冲	FN-03	CPCR
	报警复位	FN-04	RT
	清除历史报警记录	FN-05	ALRT
	参数初始化	FN-06	PART
	自动补偿调整	FN-07	OFFT
	制造商预留	FN-08、FN-09	
	测试运行	FN-10	ESY.1

## 第六章 伺服报警

### 6.1 报警内容

报警检出的内容：

报警检出后在伺服驱动器上的触摸面板上，自动地跳出表示报警信息的代码。

如果同时检出多个报警时，触摸面板按以下优先顺序进行显示。

优 先 顺 序	显 示	名 称	通讯错误号
1	OC1	过电流 1	1
2	OC2	过电流 2	2
3	EH	电流采样回路损坏	8
4	PLD	CPLD 错误	13
5	OS	过速度	3
6	HU	过电压	4
7	EC	编码器通信异常	7
8	EC2	编码器通信异常 2	24
9	EP	泄放回路故障	5
10	AH	驱动器过热	12
11	RH1	再生电阻过热	14
12	DE	存储器异常	6
13	CE	电机代码错误	17
14	SE	速度超差错误	22
15	OL	过载	9
16	LU	低电压	10
17	OF	偏差超出	11
18	POL	掉电报警	16
19	ND	未设电机代码	18
20	CE	电机选择错误	17
21	GOH	回零错误	19
22	PPOT	正软限位报警	20
23	PNOT	负软限位报警	21

## 6.2 报警解释及报警处理方法

报警代码	报警名称	运行状态	原因	处理方法
OS	过速度	驱动器通电时出现	驱动器电路故障	更换驱动器
			编码器故障	更换伺服电机
		电机刚启动时出现	负载惯量过大	1. 减少负载惯量 2. 更换更大功率的驱动器和伺服电机
			编码器零点错误	1. 更换伺服电机 2. 发回厂家重调整编码器零点
			电机 U, V, W 相序错误	核对接线，正确接线
			编码器引线错误	
		运行过程中出现	输入指令的脉冲频率过高	上位机正确设置输入指令脉冲频率
			电子齿轮比太大	正确设置合适的电子齿轮比
			加减速时间常数太小，使速度超调量过大（速度控制时）	1. 增大加减速时间常数（参数 PN-35, PN-36） 2. S 字时间常数（参数 PN-43）设定大一些 3. 动作时的速度应答（参数 PN-41）设定高一点
			编码器故障	更换伺服电机
			伺服系统参数未调整好，引起超调	1. 重新设定调节器相关增益 2. 增益很难设定到合适值，更换合适电机
HU	主电路过压	驱动器通电时出现	驱动器内部电路板故障	更换伺服驱动器
			电源电压过高	查看驱动器 ON-07 值是否大于 800V，检查供电电源是否过大
		运行过程中出现	制动电阻接线断开	重新连接线
			制动电阻损坏	在断电条件下，测量制动电阻阻值是否与标示一致，若判定损坏，更换制动电阻
			驱动器内部制动晶体管损坏	更换伺服驱动器
			驱动器内部制动回路损坏	

			制动电阻容量不够	1. 减少起停频率 2. 增大加/减速时间 3. 降低运行速度 4. 更换合适的制动电阻
			伺服电机惯量不够	更换惯量更大的伺服电机
LU	主 电 路 欠 压	接通电源时出现	主电源线接触不良	驱动器电源接线端子座间的主电源指示灯是否亮, 如果不亮, 则检查连线是否连接好
			供电电源不稳定, 电源电压低	查看驱动器 ON-07 值是否小于 Pn-61 的设定值 确定供电电源是否稳定
			临时停电 20ms 以上	检查供电电源
			驱动器内部元器件故障	更换伺服驱动器
		运行过程中出现	电源容量不够	检查供电电源
			瞬时掉电	
OF	位置 偏差 超出	接通电源时出现	驱动器电路板故障	更换伺服驱动器
		电机启动时出现	电机 U, V, W 引线错误	正确接线
			编码器引线错误	
			位置比例增益太小	加大位置比例增益
			输出转矩不足	1. 检查转矩限制值 2. 减小负载容量 3. 更换较大功率的伺服驱动器和伺服电机
			脉冲指令频率太高	差分输入时查看 ON-15 是否为 500 以下, 集电极开路输入时, 查看 ON-15 是否为 200 以下, 如不是, 则降低脉冲频率
		运行过程中出现	驱动器功率电路故障	更换伺服驱动器
			驱动器参数未调整好	增加位置增益
			脉冲指令频率太高	差分输入时查看 ON-15 是否为 500 以下, 集电极开路输入时, 查看 ON-15 是否为 200 以下, 如不是, 则降低脉冲频率
			输入电源电压不足	带载时电压下降到工作电压以下, 选择正确的变压器及安装稳压器
AH	驱动	接通电源时出现	驱动器内部电路故障	更换伺服驱动器

	器 过 热	运行过程中出现	散热风扇不起作用	查看 ON-09 显示的温度值, 超过 40℃ 风扇未开启, 则更换伺服驱动器
			环境温度高, 工作环境散热不好	尽量提高环境的通风效果
EC	编码器 通信 异常	接通电源时出现 运行过程中出现	编码器电缆线错误	检查编码器线接线是否正确, 是否有断线
			编码器线接触不良	检查编码器线是否接触良好
			编码器损坏	更换伺服电机
			驱动器内部检测电路故障	更换伺服驱动器
EH	电流 采样 回路 损坏	接通电源时出现	驱动器内部电流采样回路损坏	更换伺服驱动器
DE	存储器 异常	接通电源时出现	存储器受损	更换伺服驱动器
			存储器与主芯片通信异常	
OL	过载	接通电源时出现	驱动器内部电路板故障	更换伺服驱动器
		运行过程中出现	超过额定转矩运行	1. 检查负载 2. 降低启停频率 3. 更换更大功率的驱动器和伺服电机
			驱动器动力线 U, V, W 接线不对	检查接线确认 U, V, W 正确接线
			电机运行不稳定有振荡	1. 加大增益 2. 增加加减速时间
			伺服电机异常	更换伺服电机
OC1	过电 流 1	接通电源时出现	驱动器内部电路损坏	更换伺服驱动器
		运行过程中出现	驱动器动力线 U, V, W 之间有短路	检查动力线
			输出电流过大	降低最大电流限定值参数 PN-25 号
			接地不良, 外界干扰	正确接地
			驱动器内部电路损坏, 缺相等	更换驱动器
OC2	过电 流 2	运行过程中出现	驱动器故障	更换驱动器
ND	未设 电机 代码	上电即出现	驱动器使用前需要设置对应的电机代码	先设置 Pn-65:11, 然后 Pn-64: 电机代码, 电机代码请查看说明书或者电机铭牌上的 Code 项。

CE	电机代码错误	修改完电机代码后出现	所设的电机代码与驱动器不匹配	请重新确认电机代码
RH1	制动电阻过热	运行过程中出现	未接制动电阻	1、将 Pr-A4 设成 0，关闭此报警 2、接上合适的制动电阻
			已接制动电阻	1、确认 Pr-A3 和 A4 参数是否正确 2、更换合适的制动电阻
PLD	CPLD 错误	接通电源时出现	CPLD 芯片损坏	需更换驱动器

附件一：伺服驱动器和电机选型表（AC 380V）

序号	伺服电机						对应驱动器	
	型号	额定功率 (KW)	额定电流 (A)	额定力矩 (N.m)	额定转速 (r/min)	安装方式	型号	电机代码
1	80ST-M024D4A-I	0.75	1.6	2.39	3000	立式	DHE34015-VT	35
2	80ST-M035D4A-I	1	2.5	3.5	3000	立式	DHE34015-VT	50
3	110ST-M060D4A-I	1.8	4.5	6	3000	立式	DHE34030-VT	31
4	130ST-M040C4A-I	1	2.6	4	2500	立式	DHE34015-VT	48
5	130ST-M050C4A-I	1.3	3	5	2500	立式	DHE34015-VT	45
6	130ST-M060A4A-I	0.9	2.5	6	1500	立式	DHE34015-VT	37
7	130ST-M060C4A-I	1.5	3.7	6	2500	立式	DHE34015-VT	51
8	130ST-M077C4A-I	2	4.5	7.7	2500	立式	DHE34030-VT	49
9	130ST-M100E4A-I	1	2.5	10	1000	立式	DHE34015-VT	40
10	130ST-M100A4A-I	1.5	3.5	10	1500	立式	DHE34015-VT	39
11	130ST-M100C4A-I	2.6	6	10	2500	立式	DHE34030-VT	22
12	130ST-M100D4A-I	3	7.7	10	3000	立式	DHE34030-VT	83
13	130ST-M150A4A-I	2.4	5.7	15	1500	立式	DHE34030-VT	2
14	130ST-M150B4A-I	3	6.6	15	2000	立式	DHE34030-VT	84
15	130ST-M150C4A-I	3.8	7.4	15	2500	立式	DHE34055-VT	52
16	130ST-M170B4A-I	3.5	7.7	17	2000	立式	DHE34030-VT	3

17	130ST-M180A4A-I	2.8	6.5	18	1500	立式	DHE34030-VT	18
18	130ST-M180C4A-I	4.5	11.2	18	2500	立式	DHE34055-VT	91
19	150ST-M150B4C-I	3	6.8	15	2000	立式	DHE34030-VT	26
20	150ST-M150C4C-I	3.8	9.5	15	2500	立式	DHE34055-VT	27
21	150ST-M180B4C-I	3.6	8.5	18	2000	立式	DHE34055-VT	28
22	150ST-M230B4C-I	4.7	12	23	2000	立式	DHE34055-VT	29
23	150ST-M270A4C-I	4.2	11	27	1500	立式	DHE34055-VT	47
24	180ST-M190A4E-I	3	7.5	19	1500	立式	DHE34030-VT	62
25	180ST-M215B4E-I	4.5	9.5	21.5	2000	立式	DHE34055-VT	32
26	180ST-M270A4E-I	4.3	10	27	1500	立式	DHE34055-VT	65
27	180ST-M270B4E-I	5.6	12.8	27	2000	立式	DHE34055-VT	24
28	180ST-M350A4E-I	5.5	12	35	1500	立式	DHE34055-VT	67
29	180ST-M480E4E-I	5	12	48	1000	立式	DHE34055-VT	30
30	180ST-M480A4E-I	7.5	20	48	1500	立式	DHE34110-VT	68
31	200ST-M290B4G-I/R	6	12.5	29	2000	卧式	DHE34075-VT	17
32	200ST-M380A4G-I/R	6	11.6	38	1500	卧式	DHE34075-VT	4
33	200ST-M420B4G-I/R	8.7	18.8	42	2000	卧式	DHE34110-VT	5
34	200ST-M550A4G-I/R	8.6	18	55	1500	卧式	DHE34110-VT	10
35	200ST-M580B4G-I/R	12	24.3	58	2000	卧式	DHE34150-VT	13
36	200ST-M740A4G-I/R	11.6	23	74	1500	卧式	DHE34110-VT	6
37	200ST-M740B4G-I/R	15.5	30	74	2000	卧式	DHE34150-VT	15



38	200ST-M956A4G-I/R	15	28	95.6	1500	卧式	DHE34150-VT	23
39	200ST-M956B4G-I/R	20.4	40.1	95.6	2000	卧式	DHE34220-VT	16
40	200ST-M1030A4G-I/R	16.4	35	103	1500	卧式	DHE34185-VT	9
41	200ST-M1030B4G-I/R	21.6	40	103	2000	卧式	DHE34220-VT	14
42	200ST-M1280A4G-I/R	20	41	128	1500	卧式	DHE34220-VT	11
43	200ST-M1350A4G-I/R	21.2	43	135	1500	卧式	DHE34220-VT	7
44	200ST-M1350B4G-I/R	28.3	61.8	135	2000	卧式	DHE34300-VT	12
45	200ST-M1860A4G-I/R	29.2	59	186	1500	卧式	DHE34300-VT	8
46	260ST-M1800B4K-I/R	37.7	73.5	180	2000	卧式	DHE34370-VT	20
47	260ST-M2100B4K-I/R	44	84.5	210	2000	卧式	DHE34450-VT	21
48	260ST-M2500B4K-I/R	52.4	97	250	2000	卧式	DHE34550-VT	19

## 附件二：电机代码设置方法

如电机代码未设置，驱动器上电后会显示“ND”报警。这时就需设置电机代码：

先设置 Pn-65:11，然后设置 Pn-64：电机代码，具体的电机代码请查看说明书或者电机铭牌上的 Code 项。

若电机为特殊电机，没有电机代码，则需将 Pn-64 设置为 0，然后再修改电机参数：Pn-A3~Pn-B1。

**注：**设置完成后需断电重启。

### 附件三：制动电阻选配表

序号	驱动器型号	驱动器功率 (KW)	推荐外配的制动电阻规格型号	动力线线径 (mm <sup>2</sup> )
1	DHE34015	1.5	RXLG-C-300W-60RJ L=500mm	1.0
2	DHE34030	3.0	RXLG-C-600W-60RJ L=500mm	1.0
3	DHE34055	5.5	RXLG-C-1000W-35RJ L=500mm	1.5
4	DHE34075	7.5	RXLG-C-1000W-35RJ L=500mm	2.5
5	DHE34110	11	RXLG-C-1000W-35RJ L=500mm	4.0
6	DHE34150	15	RXLG-C-1000W-35RJ L=500mm	4.0
7	DHE34185	18.5	RXLG-C-1500W-22RJ L=500mm	6.0
8	DHE34220	22	RXLG-C-1500W-22RJ L=500mm	8.0
9	DHE34300	30	RXLG-C-1500W-22RJ L=500mm	14.0
10	DHE34370	37	RXLG-C-2500W-16RJ L=500mm	22.0

### 附件四：旋变编码器接线定义

驱动器侧 CN2	定义	电机侧对应管脚
三排/双排 DB15 针公		15 芯航空插头
15	exc+	15
8	exc-	10
7	sin+	5
14	sin-	14
13	cos+	13
6	cos-	4
外壳	屏蔽层	1

