

■ 参数设置菜单项PA-

PA-菜单项共有100个二级菜单项，每一个二级菜单项对应一个系统参数。其中有40个可调，其余预留。通过▲和▼按键选择要设置的参数项，按←键就可以进入参数设置界面了。
在参数设置的过程中，短按◀键代表移位，通过▲和▼按键可修改显示屏显示的数值，显示屏显示的数值不会马上被应用，只有当用户按下←按键后，显示屏显示的数值才会被应用为系统参数。需要退出参数设置时请长按◀键。

■ PA参数一览表

序号	名称	功能	默认值	范围
PA-2	运行模式选择	0 自运行模式（通过脉冲信号触发。脉冲信号光耦导通时，电机按照PA-45~PA-53的参数设定开始自运行；关断时，电机停止自运行）	2	0~3
		1 开环模式（不接编码器线时运行此模式）		
		2 伺服模式1		
		3 伺服模式2		
PA-4	定位精度		2	1~65535个编码器脉冲
PA-6	电子齿轮比分子		4000	1~65535
PA-7	电子齿轮比分母（每转脉冲）	电子齿轮比分子设为4000时，此值相当于步进电机转一圈所需脉冲个数	1600	1~60000
PA-8	编码器分辨率	用于匹配1000线/2500线电机	4000	4000/10000
PA-9	跟踪误差报警阈值	此值可按实际使用要求进行更改	5000	0~65535个编码器脉冲
PA-10	电流环Kp		1817	0~65535
PA-11	电流环Ki		50	0~65535
PA-12	电流环Kc		256	0~65535
PA-13	报警清除信号(CLR-A)功能选择	0 CLR-A做超差报警清除用 1 CLR-A做改变电机旋转方向用	0	0/1
PA-14	使能（MF）功能设置	1 MF做为一般意义上的电机释放信号使用 0 MF做为脉冲阻断功能		
PA-15	使能（MF）电平选择	0 默认不接MF信号，驱动器响应脉冲指令	0	0/1
		1 需要输入5V MF信号，才能响应脉冲		
PA-16	报警信号(ALM)输出电平选择	1 报警输出ALM常开	1	0/1
		0 报警输出ALM常闭		
PA-17	单双脉冲选择	0 脉冲加方向模式	0	0/1/2
		1 双脉冲模式		
		2 正交输入模式		
PA-18	脉冲有效沿选择	0 脉冲光耦不导通到导通时响应脉冲	0	0/1
		1 脉冲光耦导通到不导通时响应脉冲		
PA-19	电机旋转方向选择	0 逆时针	1	0/1
		1 顺时针		
PA-20	脉冲带宽滤波器	滤除脉冲信号毛刺	10	1~128
PA-21	到位信号(PEND)模式选择	0 当位置偏差小于PA-23设定的编码器脉冲数时，为到位	1	0~2
		1 无位置指令.当位置偏差小于PA-23设定的编码器脉冲数时，为到位		
		2 无位置指令，且位置偏差小于PA-23设定的编码器脉冲数时.输出到位.之后.到经过PA-24设置的时间（到位保持时间.单位为毫秒）为止保持到位的状态。经过到位保持时间后.其状态由此时的位置指令以及位置偏差的状态决定		

序号	名称	功能	默认值	范围
PA-22	到位信号(PEND)电平选择	0 到位时,PEND导通	0	0/1
		1 到位时,PEND断开		
PA-23	定位结束范围	设定位置可控制下定位完成脉冲范围	5	0~65535个编码器脉冲个数
PA-24	到位保持时间	到位保持时间.单位为毫秒，详情见PA-21	10	0~65535 ms
PA-25	脉冲指令微细分使能	0 为微细分使能	1	0/1
		1 为微细分不使能		
PA-28	脉冲指令滤波	滤波时间 = (PA-28) * 50us 此滤波器可以将无加减速的曲线变成梯形加减速曲线，极大地平滑运动。而梯形加减速曲线经过滤波后变为更加平滑的S形加减速曲线。特别适合于点位运动场合。	512	1~2048
PA-45	起始速度	运行模式为自运行模式或执行Sr-ON(内部测试)菜单时，电机按照PA-45~PA-53的参数设定旋转。	50	0~65535Hz
PA-46	加速时间		50	0~65535ms
PA-47	减速时间		50	0~65535ms
PA-48	目标速度		1600	0~65535Hz
PA-49	运行脉冲数(高2字节)		0	0~20000
PA-50	运行脉冲数(低2字节)		1600	0~65535个给定脉冲
PA-51	间歇时间		100	0~65535ms
PA-52	重复次数		10	0~65535次
PA-53	是否往复运行		0	0/1
PA-56	开环电流百分比		100	0~100
PA-57	闭环基础电流百分比		60	0~100
PA-58	闭环最大电流百分比		100	0~100
PA-60	伺服模式1位置误差比例系数		819	0~65535
PA-61	伺服模式1速度误差比例系数		0	0~65535
PA-62	伺服模式1速度前馈系数		0	0~65535
PA-63	伺服模式1振动抑制系数		512	0~65535
PA-64	伺服模式1积分系数	在点位运动场合，需要较高的定位精度时，请增大此值，调试时可每次增大10	0	0~65535
PA-88	过压检测时间		200	50~1200ms
PA-90	伺服模式2位置环比例系数		10000	0~65535
PA-91	伺服模式2位置环积分系数		1000	0~65535
PA-92	伺服模式2位置环抗饱和积分系数		256	0~65535
PA-93	伺服模式2速度反馈一阶系数		2048	0~65535
PA-94	伺服模式2速度反馈二阶系数		0	0~65535
PA-95	伺服模式2加速度反馈系数		0	0~65535
PA-96	伺服模式2速度前馈系数		2048	0~65535
PA-97	伺服模式2加速度前馈系数		0	0~65535
PA-98	重力补偿系数		2560	0~65535

注：需要保存操作，重新上电生效的参数：PA-2，PA-17，PA-18，PA-20