

• •



先 业 份 公 产 。

书为 书, 为 供 作、

关 事 。

为 使 , 充分 保使 全,

使 之 , 书。不 作与使 会

乃 、人 伤亡 事 !

于 公 于产 不 , 公 供 , 不 。



书

	修	修 内
V1.0	2020-11	



1	全 事	1
	保 事	
	一 事	
	事	
	事	
	作	3
	关	
	主 义	
	主 义	
	作	
3		
	作	
	作	
	具	
	作 作	
	作 作	
	作	
	具	
	信	
	其他	
	作	
	件	
	件	
	修	



1 全 事

册 关 全内 ， 使 下 ， 关作业 全 其内 分 ， 。



于 作 ， 中 伤 伤， 况。

保 事

: 保 、 下 中， 会 、 。

光 、 保 件 、 保 、 、 。

体、 体 、 、 分 、 、 、 冲击 传 主 ， 住 ， 会 。

产 一 ， 会 。

一 事

使

产 为一 业 ， 不以事关人 为使 。

于 产 事 ， 全 。

于 体 下， 使 出 不 况。

入 产 ， 内 件 出 冒 、 ， 充分 入 。

产 保 产 使 。

公 于产 不 ， 分 件。

事

公 修 作。

事



产 使 之 作为 ， 关 信 产 、再 事 ， 关 。



作业 专业 。

作业。

于 上 。

使 全 。

， 会 ，为使 个 全 作，

全 。

、 、 、 ， 书内 ；使 也 关 、 一切

关 全 事 。

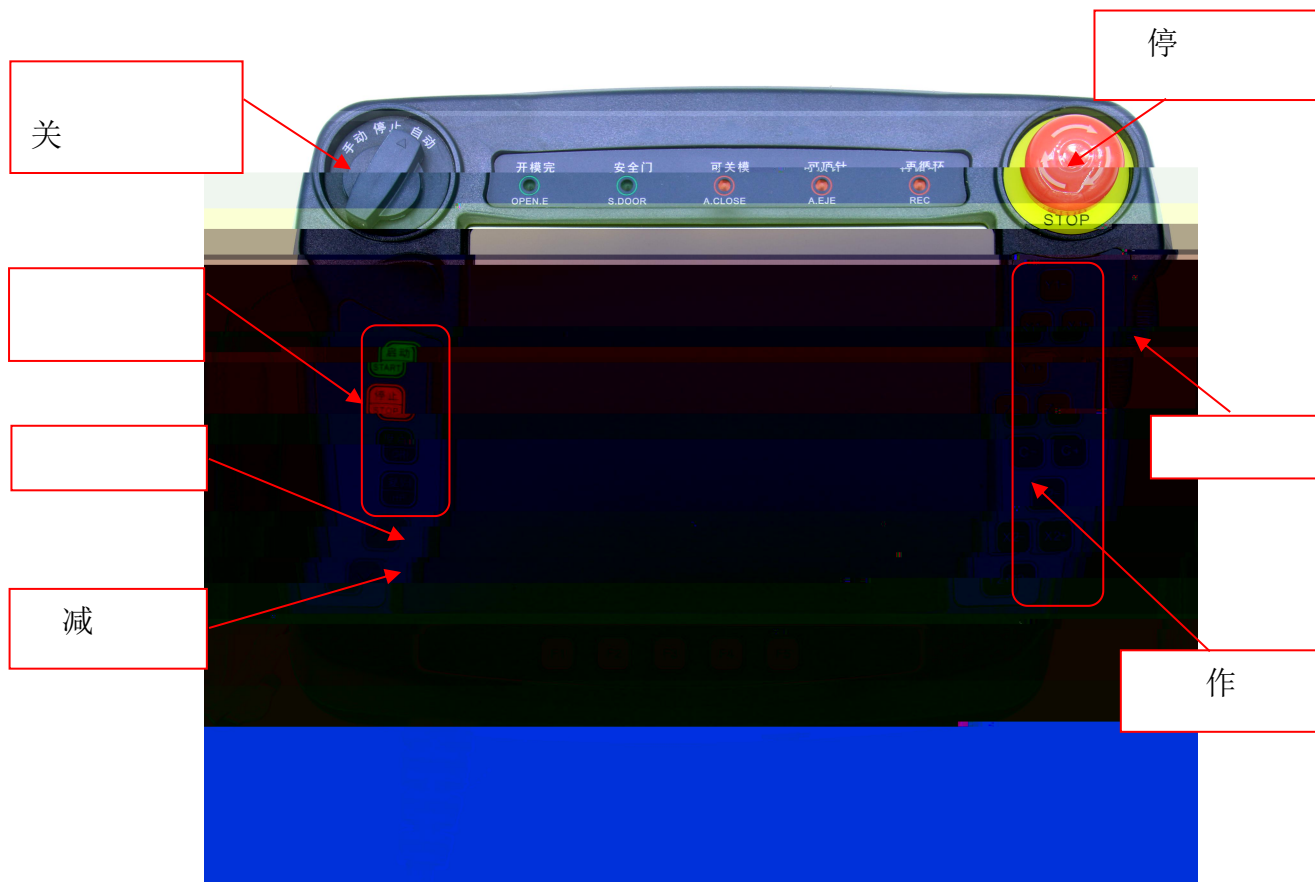
， 具 、 、 件。 为 使 ，

作， ， 内 为 ℃以下，不 使 冰冻 。

免与 、 交 件 ， 免不 。

： 不 会 ， 人 伤 事 。

作



2.1.1 关

分为 ，分 为 、停 、 。

【 关 】： 关 入

【停 关】： 关 中 入停 ， 下 以 。

【 关 】： 关 入 ， 下 以 全 以 。

2.1.2

【 关 】：

： 下 下 “ ” 入 ；

：停 下先 下 “ ” 再 “ ” 作；

：停 下先 下 “ ” 再 下 “ ” 作。

【停 关】：

：全 下， 下 ， 停 。

： 出 候 停 下 决 。

【 】： 于 作中， ， 。

【 】： 一下【 】 再 一下【 】 、 → 、 、 ，
位 ， 、 位 。

【 减 】： 两个 于 与 全 。

【 停 】： 况下 下 停 ， 会 使 ， “ 停 ”，
出 ， 下【停 】 ， 。

2.1.3

作 ： 位 ， 以 。

作 ： 击  ， 击 【 】 ， 、 一
下 （ 上） 使 一 一 。

手轮速度	手轮轴选择	全局速度
☒ X1 ☐ 1	☐ X1 ☐ Y1	☐ X10
☐ X5 ☐ 2	☐ Y1 ☐ A	☐ X20
☐ X10	☐ Z ☐ B	
	☐ X2 ☒ C	

确定

:

一 。

一 。

一 。

一 。

一 。



主 义

2.2.1 主



: , 。

: 不 。 , , 入, 出。

。

: 为 。 , 停 , , 上, 下

2.2.3

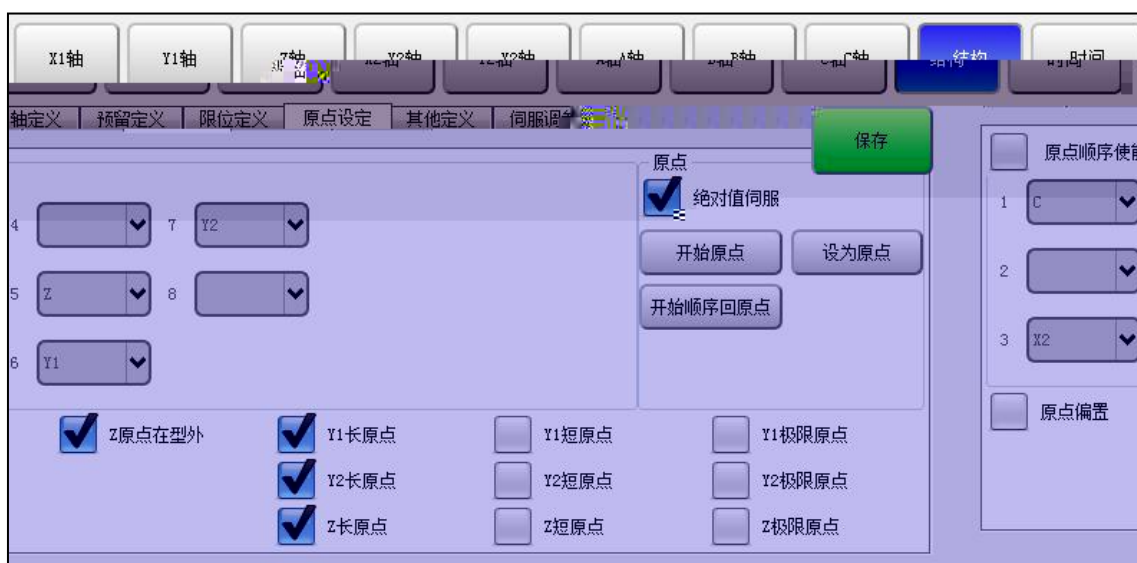
、停、三，关位为，下
作；关中位为停，下停作，
作。关位，一“”，
入。

2.2.4

分为值：入，☒值伺，为值
；不☐值伺，为；修，击保，切三
关。之保准位。

(1) 值（）

下，使作，位，再入，
击【】，再击【为】，位为位，位全为。
，会位，位仍为位，。
位作为，上。



：值，使【】与【为】，
不使上【】与【】。

(2)

，，停，，再，入
，击【】，再击【】，会
、→、→位。义，入

。

、具位，上为，以

作。

，不以、作，况停停

下停。

：，以使-- --【】与【】，

也使上【】与【】。



2.2.5 作

击【】→【】，、→、、，、、

位，、位。

使，先件书介，再

，再。

下：

	作
	，伤
	(，与)，上。
	冲况()
	作()



	切，下作，
	切，（）
	切，（）



3

关 位， 入 ， 下 :

X1-

: 一 , 主 位 。

: 住 , 主 , 停 。

X1+

: 一 , 主 位 。

: 住 , 主 , 停 。

X2-

: 一 , 位 。

: 住 , , 停 。

X2+

: 一 , 位 。

: 住 , , 停 。

C+

: 一 , 具 停 位 。

: 住 , 具 , 停 。

C-

: 一 , 具 停 位 。

: 住 , 具 , 停 。

Z -

, 住 , 停 。

Z +

出 , 住 , 停 。

作

3.2.1 具

击 下 【 具】 【 】 分 入 具 作 , 下 :

夹1 ☐

通 ☐ 断 ☐

夹3 ☐

通 ☐ 断 ☐

夹2 ☐

通 ☐ 断 ☐

夹4 ☐

通 ☐ 断 ☐

夹具

吸

调位

预留

其他



3.2.3 作 作

击 下 【 】 入 作 作 ， 下 :



击 【 】 信 出， 击 【 】 信 出。

六 两 (与 中 ，)，

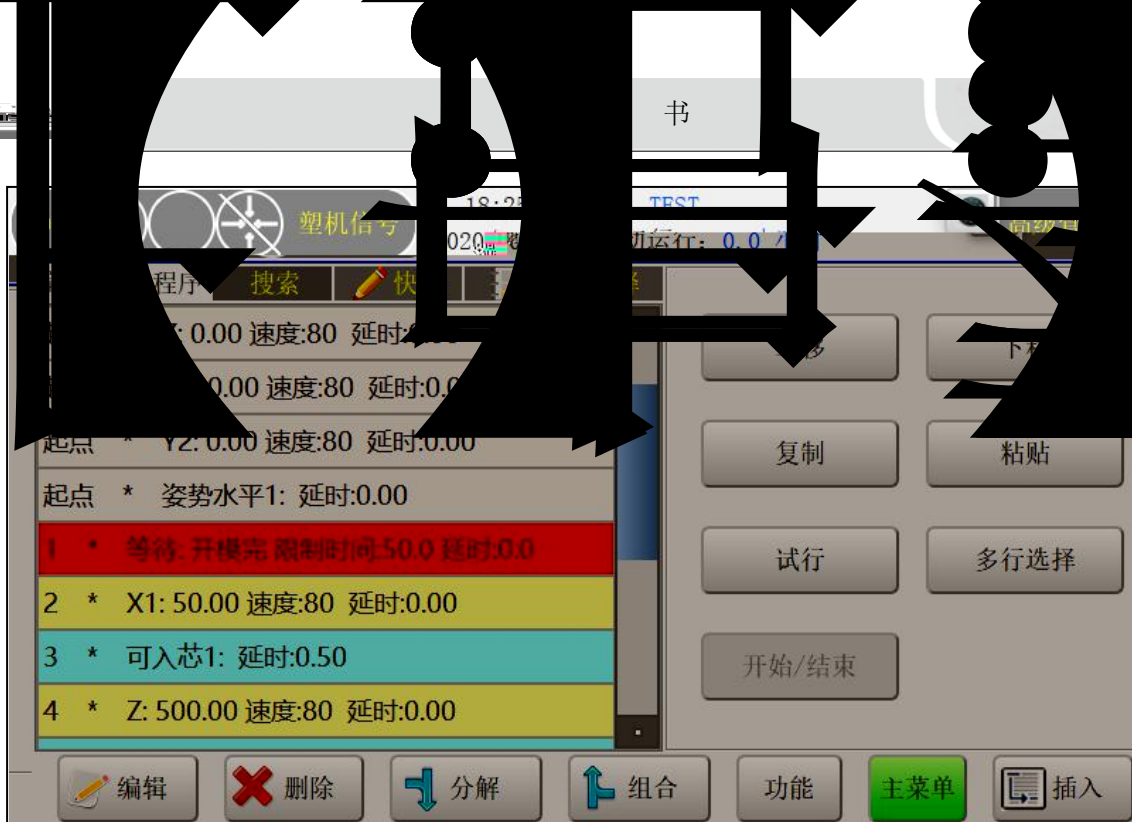
。

: 1 2 不互 ， 两 出互不 。不 1与 2互 ，
1 ， 2再 ， 会 1 出 ， ! (互
中 ， 4.2.5)

， 击“ ” ， 入 ， 下：

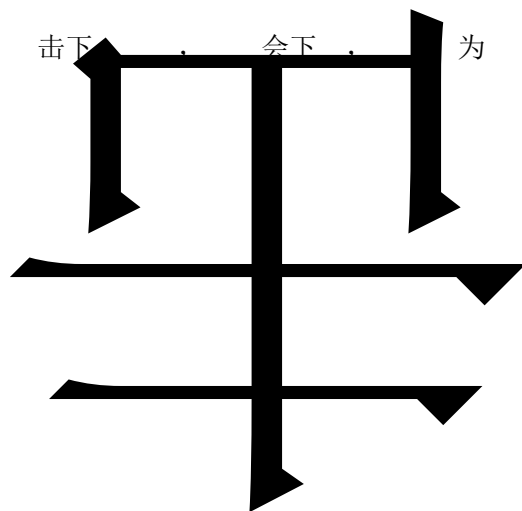


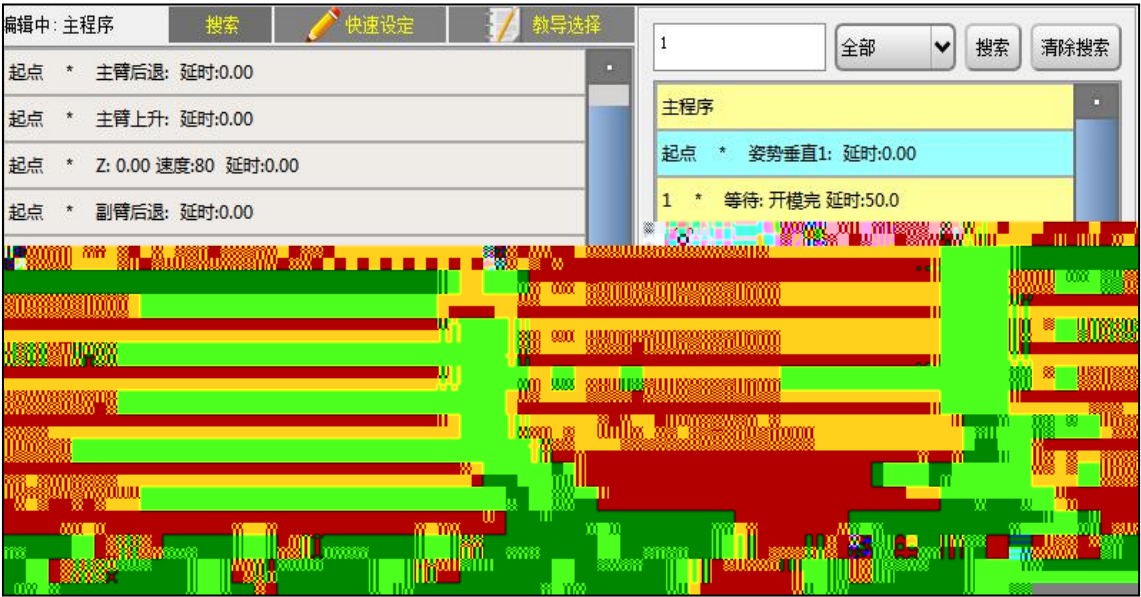
主：作 分为 ， 击 入 作 ， 击【主
】 作 主 。（ 主 件 作 以 ，
中 ， 4.2.9）
：中 作， 击 ， 以修 作 。
：中 作， 击 ， 作 。
： 中上 中 ， 击 ， ， ， 。
分：分 两个 作 ， 一 作 依
： 击 ， 入 ， 下



【上】： 中上 ， 击上 ， 会上 ， 为

【下】： 中上 ， 击下 ， 会下 ， 为





) 击 作， 以 作 。

) 击 “ ” 内 。

 中， 作 中， 击 作 使其 √， 中 ，

再 击【 入】， 作 ， 为 作 ， 出； 为

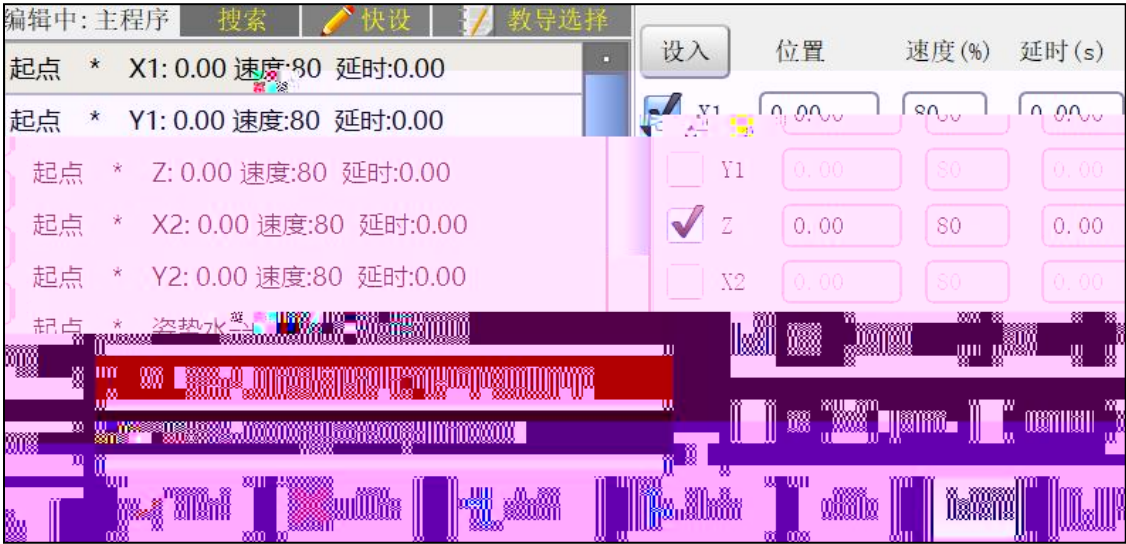
 ， 作 ， 出。

- 1、 为 作之 ，且 作 ，不会 下一 。
- 2、 为 几 作一 。

3.3.1 作

击【 作】 入伺 作 ， 、 、 、 、 、 侧

作 。 下 ：



以 伺 位 、 ， 。

伺 位 两 ：

位 入 位 值。

作 位 ， 击【 入】 位 入

。

3.3.2



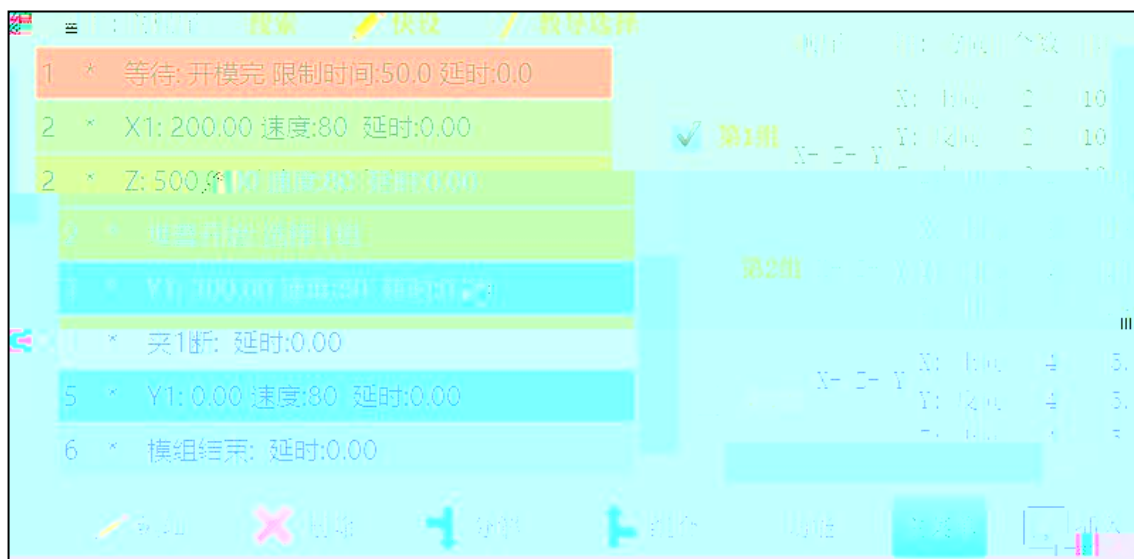
义 (4.2.5) ， 几个 几个 ， 义中

个 不 ， 会 “ 位 ” ， 义 。

： 以 ， 不 。

3.3.3

击【 】 入 ， 下 :



中 入 ， ，再 击【 入】

入 ， ， 产 。 使

， 入 下 作 一 。

个 入 ， 分 个不 位 产 ；使

， 位 全 为 。

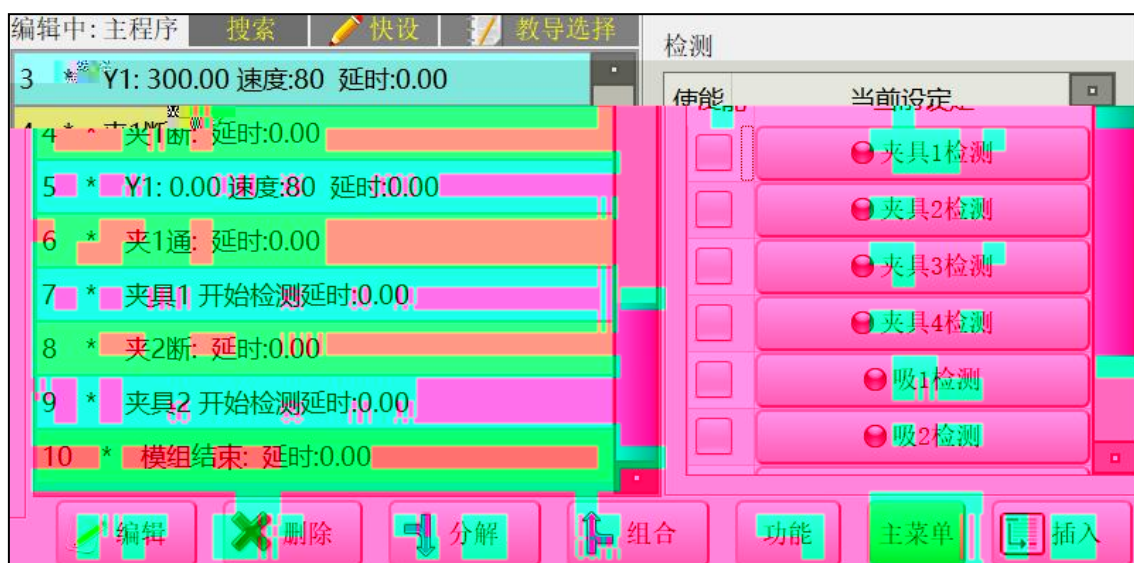
: 中 Y 作为 之 。 入 Y 作之 。 个

， 个 之 入Y ，以 。

4.2.8

3.3.4 具

下 为【 具】 【 】 ，【 具】 【 】 使 ， 两个 其 作 。 下 :



具 作， 具 具 作 ，

具 作之 。

， 具 ， 具 ， “ 具 ” 作 ， 具 信 ， ， ， “ ” 出 ， 击 内 【 】 （ 位 ）， 会 位 ， ， 击【 】 ， 下一 ， 具 ， 具 ， 【 具 】 作 信 ， 信 ， ， “ ” 。 : 具 () ， 0.5S 之 具 ， 具 仍 信 ，

。不再具信。

信 况下，不 信 ！

： 一 具 作 ， 。

： 1 ， 1 ， 1 ， 1 。 一个 1

具 ， ， 会 具！

： 关 作 一 ， μ 之内。 以， 具 作

之 上 作， 会 。

决：

、 作 上 之 （ 几 作）再 。

、 ， 一 以上。 不会 。

3.3.5 信

击【 信 】 入 信 ， 、 、 作。 下：



为 ， 为 。 作 ， 信 出， 作 ， 信 出。【

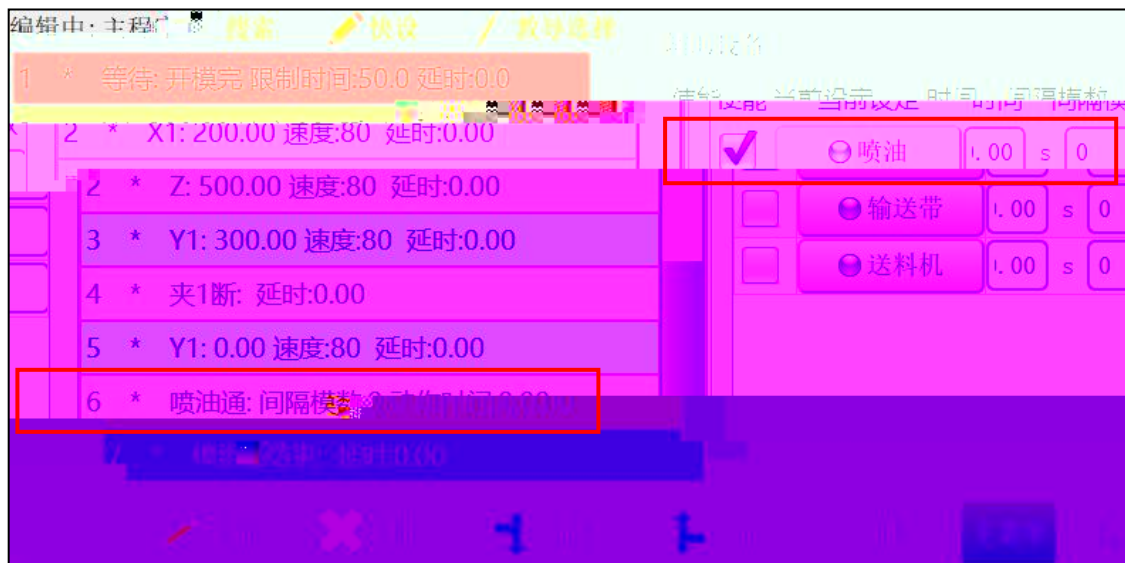
允 】 【 允 】 不会 。

例 ： 【允 】 为 ， 【允 】 不会 停 ，

， 【允 】 ， 【允 】 出。

3.3.6

击【 】 入 。 下 :



【 】: , 全为 , 作,

, 会 出 (不会)。

【 】: 几 出一 。

为 , 为 , 出一 , 出 。

: 与 关。 4.2.2 产 中 。

3.3.7

击【 】 入 作 , 下 :



出 , 中 作, , 作 ,

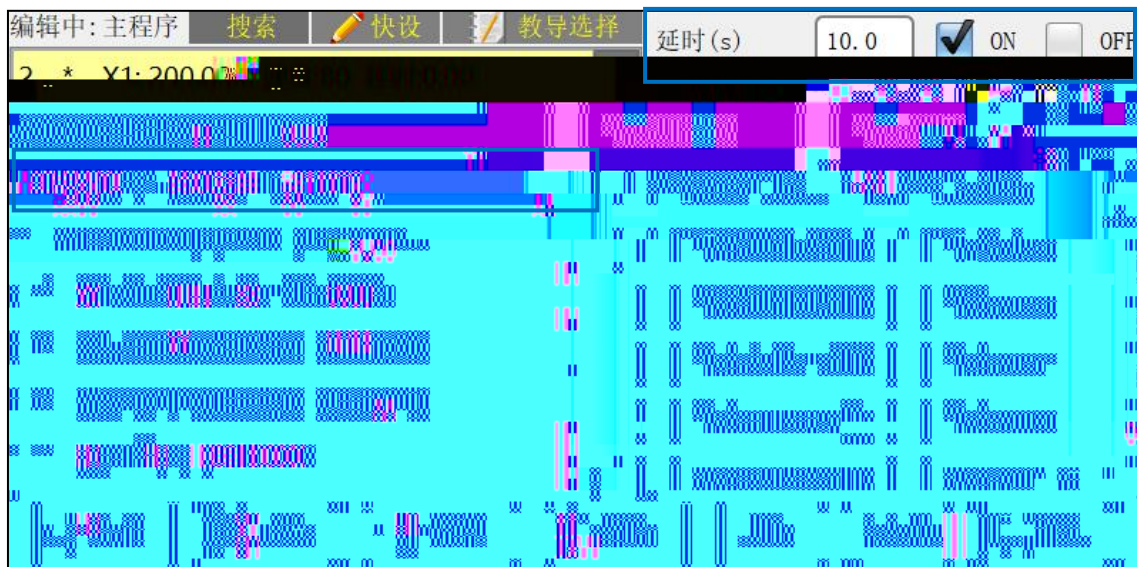
出, 作 , 出

: 1 2 不互 , 两 出互不 。不 1与 2互 ,

1 , 2再 , 会 1 出 , ! (互
中 , 4.2.5)

3.3.8

击【 】 入 入信 , 入了 入信 , ,
入 信 入 信 入 以 下一 作。 下 :



一个 “ ” , 一个 , 不
其 。

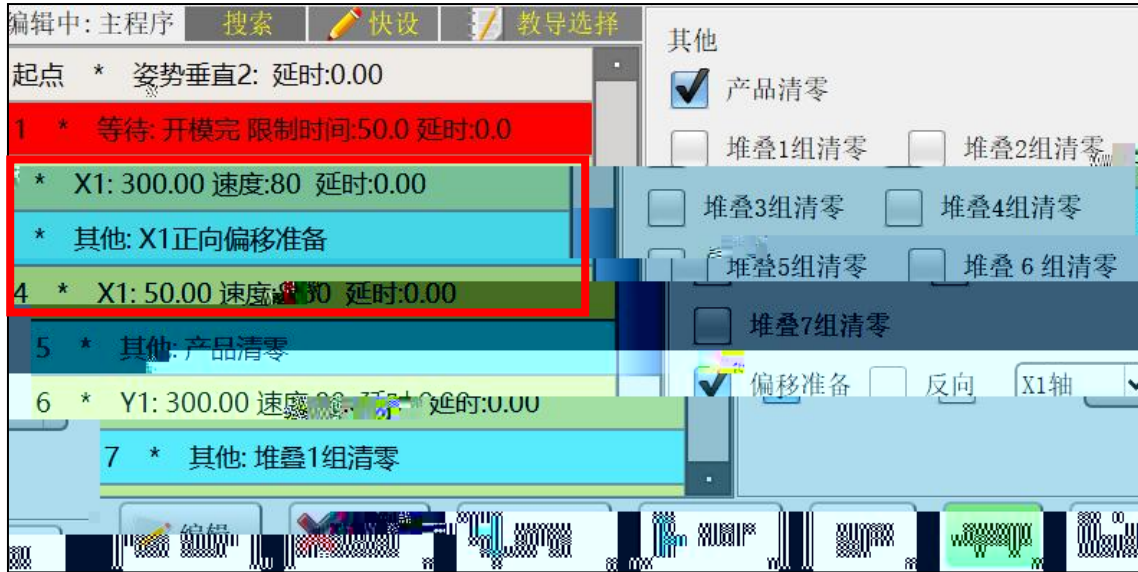
,再 作 入 主 ,也 作 入 ,
中 作,再 击 其 修 。

【 】: , 信 为 , 为 ,
信 会 。 之内 信 入, 。

【 】 【产】 【 】 。

3.3.9 其他

击【其他】 入其他 , 。



产 : 入 中, , 一 , 会 产 ,

。

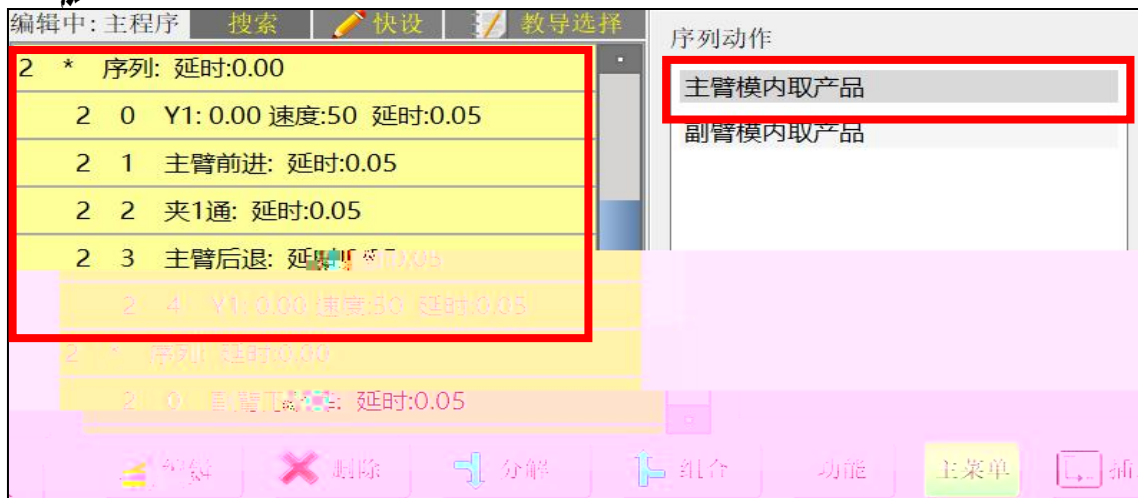
: 入 中, , 一 , 会 ,

。

偏 准 : 偏 准 , 偏 (不 , 为为 偏), 偏 , ,
击 入, 偏 作 作, 作为 偏 位 , 位 ; 上 ,
, 位 为 , 不 。

3.3.10 作

击【作】 入 。



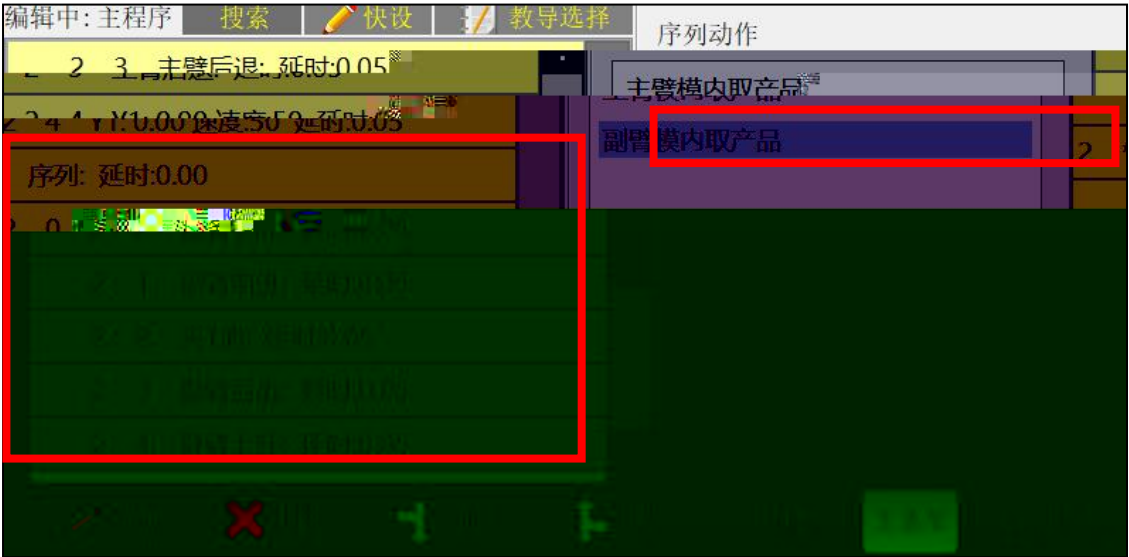
作分主 内 产 内 产 , 上 。 主 内 产 一

作作为，一个。以中个内产作。

一下，两个作。为个一作，两

个作。为互不，主以

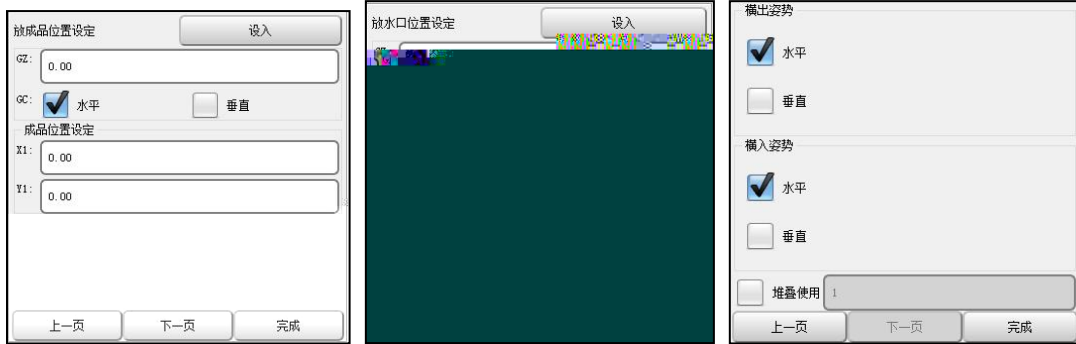
作。



3.3.11

击入。（中，）





上，，以位作。。

一！

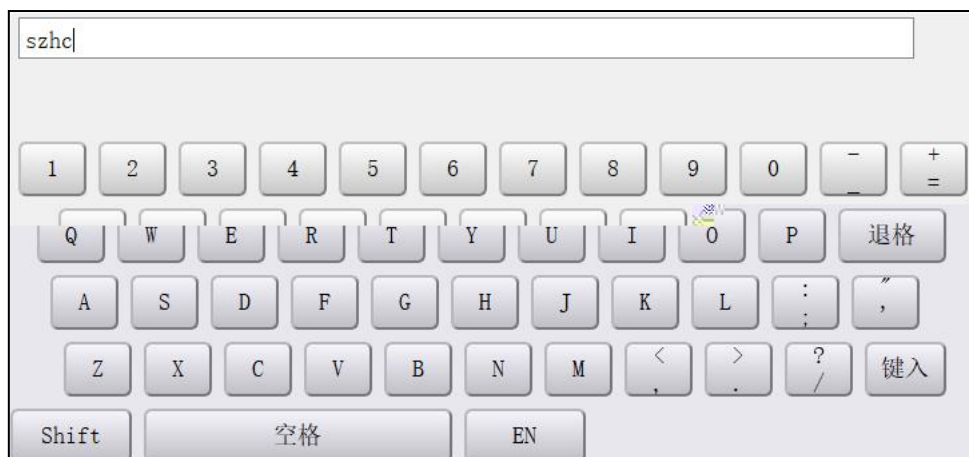
：，使位全0。分！

3.3.12 /

击【】入，入了，以上一
；先入件入主中。（使件，
入）下：

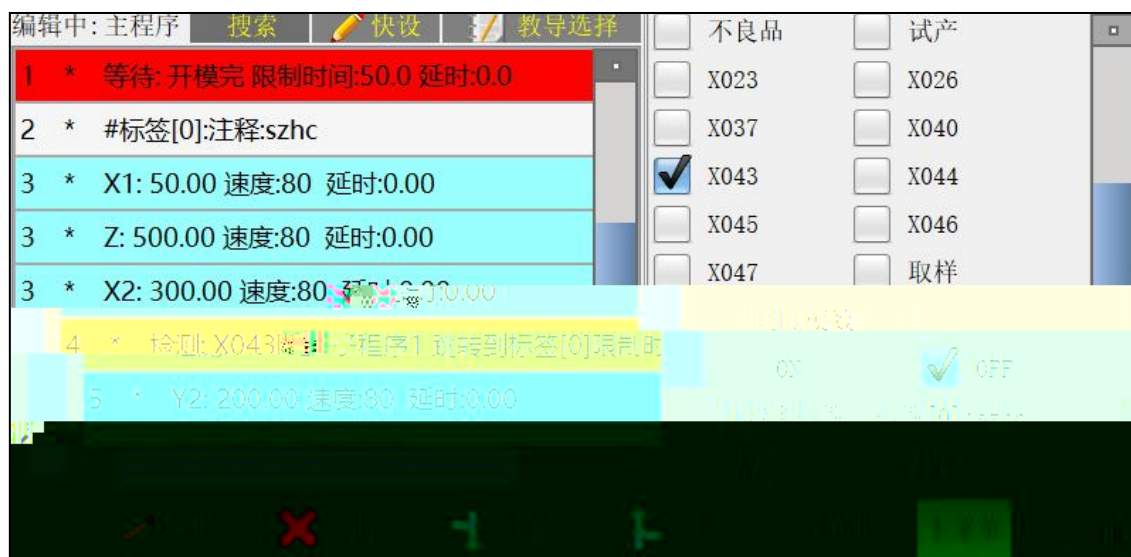


击，会出入，内入内（击以中切），之
击，入之。入下：



3.3.13 件

击【件】入件，信（）作为件，件入主位，信入内作，再主，信主作不会。下：



：件先，件不入主。

、件三个，分，件。三，一不。

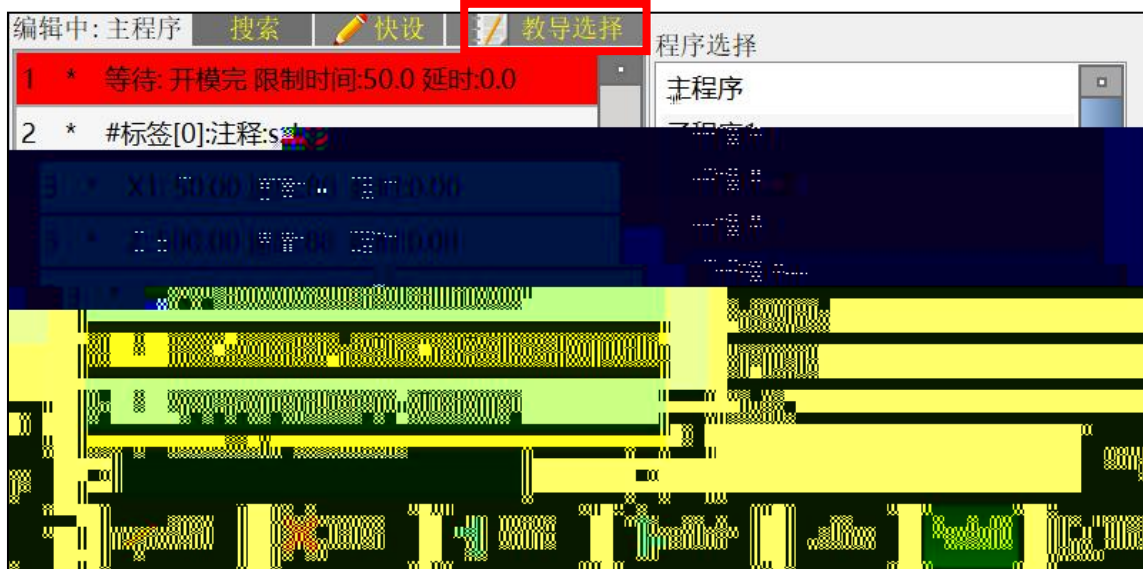
、件使：一件，，之，主位。

、件分为五：入、产、不

、一先入，入件。

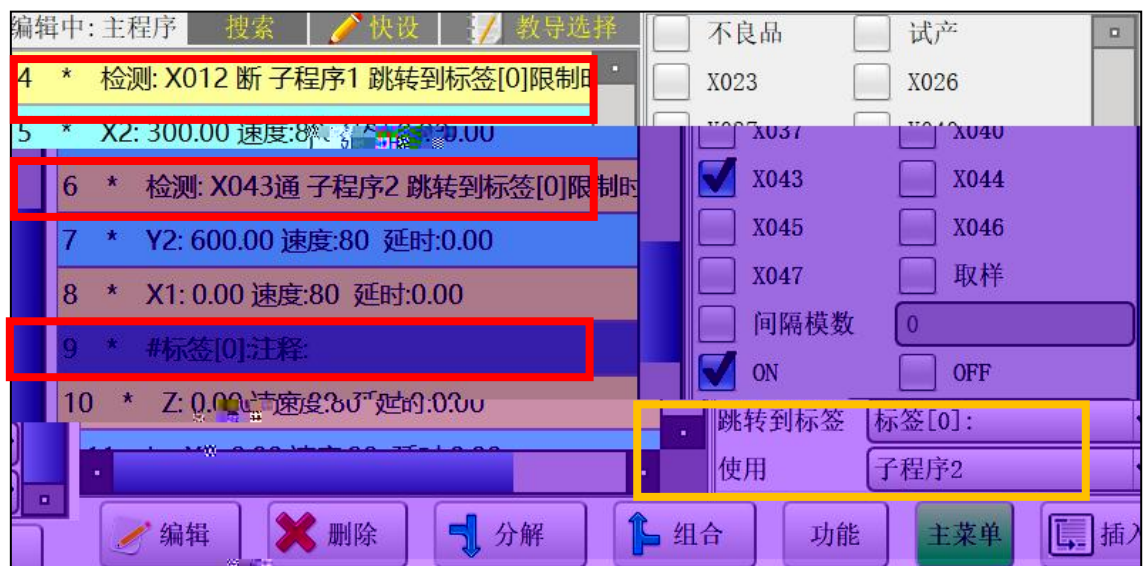
、击，中使，击，入主，下

：



下以件三举例，使件。

一、入不 ON/OFF



上，、产、，中。

、信，一，入，之，

。不再。

、信，也信。，入，之，

。不再。

、信，信。不。

、不与入似不入中不信不

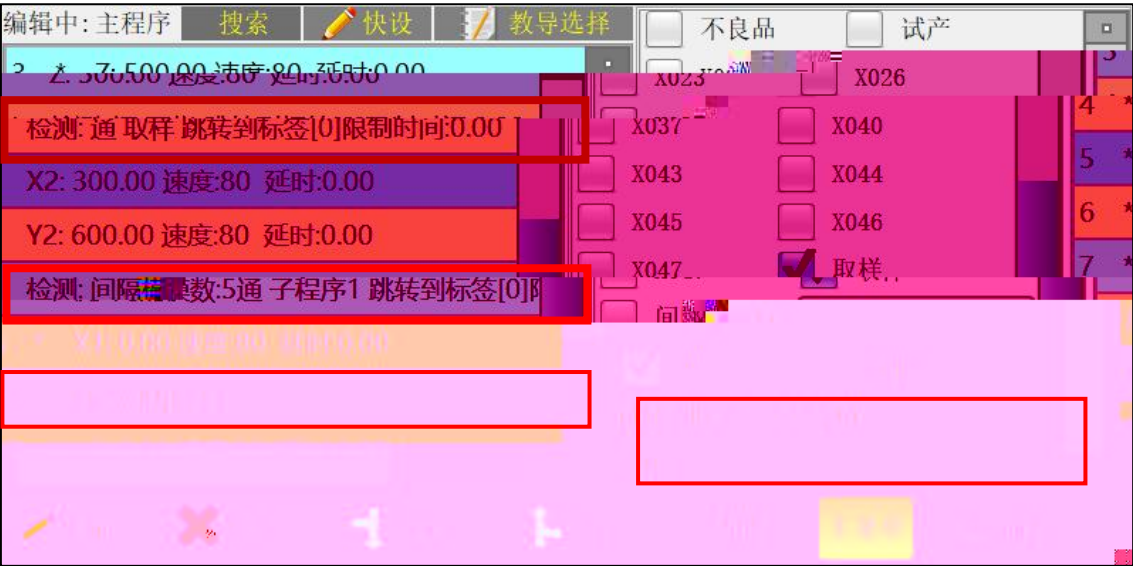
中不作，下，不信不

二、产



上，产专。产以，.2.2产产。
、产为，上。会入产，产
，，不。
、产产关。入产，产。
、产使产。

三、



为 之， 件入。
、 产。
。

、使。

、，，入。

3.3.14 件

件，件之。下为一个件

起点	*	姿势垂直1:	延时:0.00
起点	*	X1: 0.00 速度:80	延时:0.00
起点	*	Y1: 0.00 速度:80	延时:0.00
起点	*	Z: 1500.00 速度:80	延时:0.00
1	*	Y1: 600.00 速度:80	延时:0.00
2	*	夹1通:	延时:0.00
3	*	Y1: 0.00 速度:80	延时:0.00
4	*	Z: 50.00 速度:80	延时:0.00
5	*	等待 开模完成	延时:0.00
6	*	Y1: 500.00 速度:80	延时:0.00
7	*	X1: 200.00 速度:80	延时:0.00
8	*	吸1	
9	*	Y1: 600.00 速度:80	延时:0.00
10	*	夹1断:	延时:0.00
11	*	X1: 0.00 速度:80	延时:0.00
12	*	Y1: 0.00 速度:80	延时:0.00
13	*	等待 开模完成	
14	*	等待 开模完成	延时:0.00
15	*	Z: 1500.00 速度:80	延时:0.00
16	*	Y1: 600.00 速度:80	延时:0.00
17	*	等待 开模完成	
18	*	等待 开模完成	延时:0.00
19	*	等待 开模完成	延时:0.00
20	*	等待 开模完成	延时:0.00

：，
产 +1.

、，。
、件，
。

、，先产，
件。

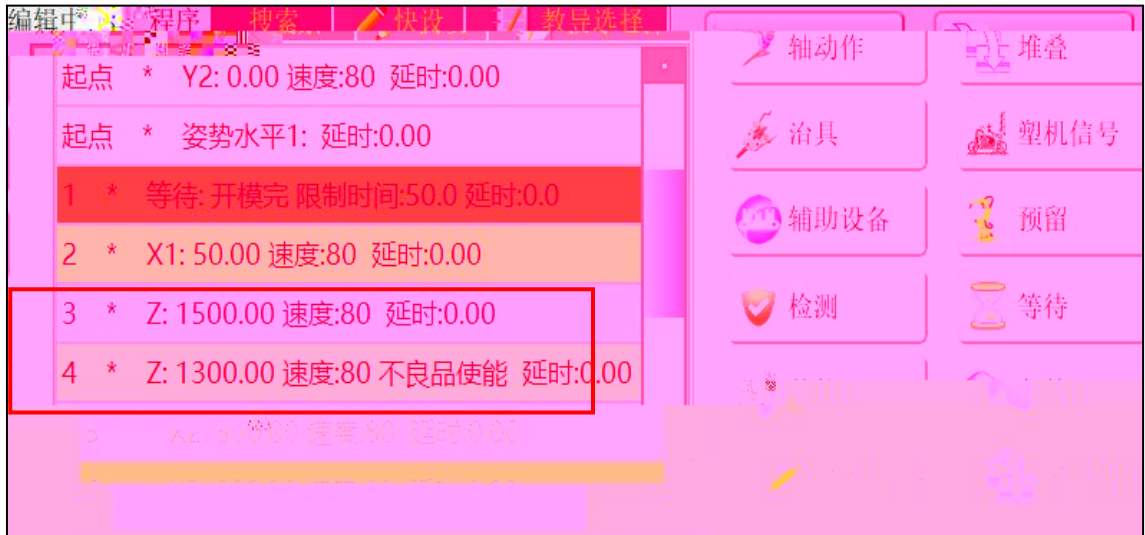
、出下产。
了。会，
件，下一。

：，Z值。4:
250. 为内。（，上Z值位。）



3.3.15 修

击 中 修 ，再 击【 】 出 下 :



: 不 使 使 ， 内使 ！

举例

以下 会 一 了 。 具 ，
况 伺 位 。

3.4.1

出 ， 停 具 上 ， 五个
位 为 ， 具 。 ， 出 ， 出 ，
， 作一 。

3.4.2

- 。
- 位 ， 。
- 出 。
- 、 具 ， 出允 关 信 。
- 分 入 位 。
- 一个 上 。
- 位 。

3.4.3

: : :
: : :
: : :


$$\begin{array}{ccc} \vdots & & \vdots \\ \vdots & & \vdots \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \bullet & & \bullet \\ \bullet & & \bullet \end{array}$$

:

$$\begin{array}{ccc} \bullet & & \bullet \\ \bullet & & \bullet \end{array}$$

• • • • •

$$\begin{array}{ccc} \bullet & & \bullet \\ \bullet & & \bullet \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \bullet & & \bullet \\ \bullet & & \bullet \end{array}$$

⋮

⋮

$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$
$$\vdots \qquad \qquad \qquad \vdots \qquad \qquad \qquad \vdots$$
$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$

:

:

$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$
$$:$$
$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \bullet & & \bullet \\ \bullet & & \bullet \end{array}$$
$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$

:

$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$

： 作 ：

$$\begin{array}{ccc} \vdots & \vdots & \vdots \\ \vdots & \vdots & \vdots \end{array}$$

:

停

停下，击【 】 入 ， 、 、 入 作。



模号名	最后修改
1 kl	2017/03/24 18:11:14
2 TEST	2020/09/02 15:37:12
3 TEST1	2020/09/02 15:35:56

: 【 件 】 入



入。入，【】内会出入。
：内入，击，。
：。

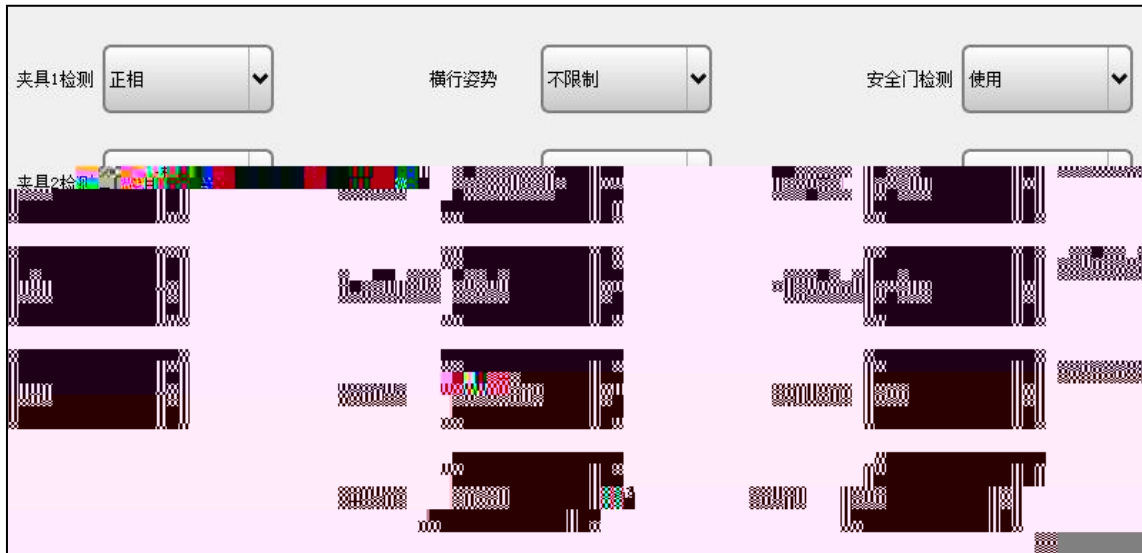
停下击中下【】，入。下：



【信】、【产】、【】、【全】、【】、
【】、【】【保养】八个。

4.2.1 信

击 中【信】 入信 , 些 入信 。



具 1 (2、3、4)

【】: 具 关 , 具 信 入 , 代 具 ;
具 信 入 , 代 具 。

【】: 具 关 , 具 信 入 , 代 具 ;
具 信 入 , 代 具 。

: , 具 作 , 不 信 入。

【】: 出、入 , 具 于 , , 。

【】: 出、入 , 具 于 , , 。

【不】: 出、入 , 不 具 , ,

。

【不】: , 信 , 作。

【】: , 信 , 作。

上下

【】: , 上下 作 具 于 。

【】: , 上下 作 具 于 。

【】: 具 于任何 。

】：，上。

【不】：上。

【使】：【关】信再【】信，会下，位。

【不使】：不【关】信。

全

【使】：，全信全，全信。

【不使】：，全信仅内下作，全信

，其作不。

：不使，内下，也全信，为全。

【使】：体，体值，会。

【不使】：不体，体值不会。

中

【使】：中信，内下中信会。具为三，
为使。

【不使】：中信不。

【不使】：允信一出。

【使】：位，会一值，会出。

4.2.2 产

击【产】入产。下：



产：划产产，产产值，；值为，不会。

产：产产。

：产。

：信，内信，。

：

【内上】：，内上。

【】：上。

：，出。

出：

【出】：，出

【出】：，一出

：位。位信（关信），关。

具义：

【】：具为产

【】：具为产，具、。

产：击，以产。

：全。

产：以产。

： 击 ，
关 出：

【使 】：三 关 ， 关 出。

【不使 】：三 关 ， 关 不会 出， 作 ， 关 出。

4.2.3

击【 】 入 。 下：

容差 10.00 mm 引拔距离 50.0 mm

型内		型外		手动
X1轴加速时间 0.30 s	X1轴减速时间 0.30 s	X1轴加减速时间 0.30 s	X1轴加	
Y1轴加速时间 0.30 s	Y1轴减速时间 0.30 s	Y1轴加减速时间 0.00 s	Y1轴加	
Z轴加速时间 0.30 s	Z轴减速时间 0.30 s			

容差 10.00 mm 引拔距离 50.0 mm

	型外	手动	限制速度
0.30 s	X1轴加减速时间 0.30 s	X1轴加减速时间 0.30 s	X1最高速度 100 %
0.30 s	Y1轴加减速时间 0.00 s	Y1轴加减速时间 0.00 s	Y1最高速度 100 %
0.30 s	Z轴加减速时间 0.00 s	Z轴加减速时间 0.30 s	Z最高速度 100 %
0.30 s	X2轴加减速时间 0.00 s	X2轴加减速时间 0.00 s	X2最高速度 100 %
0.30 s	Y2轴加减速时间 0.00 s	Y2轴加减速时间 0.30 s	Y2最高速度 100 %
0.30 s	C轴加减速时间 0.30 s	C轴加减速时间 0.00 s	C最高速度 100 %

： 令 与 之 值。（ 不 位 ）
： 为何 ， 主 与 全 。
内 /减 ： 伺 内 减 。
减 ： 伺 减



减

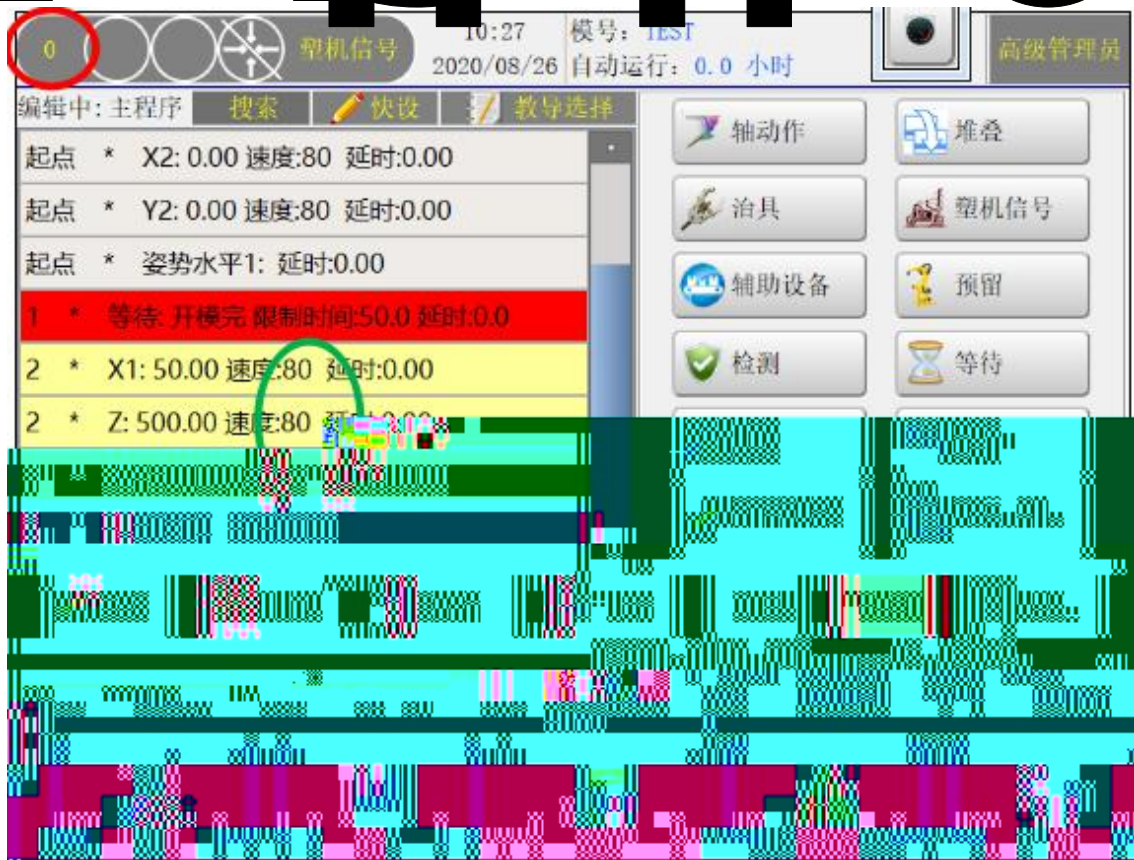
IVDC Y VYGF

Hèö

4.2.4 几

全

0.0000



、 6>| 全

1)、 为 ， 出 冲为 。一 伺 为 分。

2)、假 全 为 ， 为 。 p 为 ， 冲为 亡 ， 为 分。

3)、



4.2.5

全

全 一 ， ， 全 ，
不再 其 一一介 。

(一) X1、X2 全

击【 】 入 以 。
入 ， 入 ， 下 ：

X1轴	Y1轴	Z轴	X2轴	Y2轴	C轴	结构	时间
安全点 ☐ 电机反转 最大移动 555.0 mm 原点偏置 554.0 mm 模内下降最小位置 553.0 mm 模内下降最大位置 552.0 mm 每转 327.00 mm				测试反馈 测试 0 反馈 0 Z信号 0 电机正转 电机反转			
保存							

： ， ； ， ，
。

： 。

偏 ： （ 义中 偏 ， 不 值）

偏 为 值， ， 一 值。

偏 为 值， ， 位 一 值。

假 为 20，偏 值为 40， ， 两

： 偏 ， 仍 为 0

内下 位 ： 下 内 ， 位 。

内下 位 ： 下 内 ， 位 。

： 。 ， 。

： 。 ， ，

： 不 ， 伺 冲

： X 位 决于 。 了 X ， 也 ，



位。

: 伺 一 。 击 ,
一 。 【 : 出 】 :

, 于 一 。

为 。

【 】

X1轴Y1轴Z轴X2轴Y2轴C轴限制

模内上升X1轴最小位置0.0

模内上升X1轴最大位置400.0

模内下降X1轴最小位置552

模内下降X1轴最大位置552

模外上升X1轴最小位置0.0与

模外上升X1轴最大位置400.0

内上 X1 位 : 内上 作 允 位 。

内上 X1 位 : 内上 作 允 位 。

上 X1 位 : 上 作 允 位 。

上 X1 位 : 上 作 允 位 。

: 内下 X1 、 位 全 X1 修 。

两 , 他们 位 , 为 两 ,

值 值 $\leq$ 位 , :

为 , , 也为

位 为 ,

()

(二) Y 轴，下：

X1轴	Y1轴	Z轴	X2轴	Y2轴	C轴	结构	时间
安全点				测试反馈			
☐ 电机反转				测试 0			
最大移动 1400.0 mm				反馈 0			
原点偏置 1300.0 mm				Z信号 0			
最大待就位置 250.0 mm							

位： 位。

位： 下 关 位。 ， 下 ， 且 关仍
信 ， 。

： 保 Y ()， 关 一 ，
(于)。

： 。

： 。

(三) Z 轴，下：

X1轴	Y1轴	Z轴	X2轴	Y2轴	C轴	结构	时间
安全点				测试反馈			
☐ 电机反转				测试 0			
最大移动 1400.0 mm							
原点偏置 1300.0 mm							
最大待就位置 250.0 mm							

内 全： 内 全 位。

全： 全 位。

() C , 下 :

X1轴	Y1轴	Z轴	X2轴	Y2轴	C轴	结构	时间
-----	-----	----	-----	-----	-----------	----	----

安全点

☐ 电机反转

最大旋转 度

原点偏置 度

横行安全范围(小于) 度

横行安全范围(大于) 度

电机每圈 度

保存

测试反馈

测试

反馈

Z信号

电机正转

电机反转

: 为

偏 : 偏 为

偏 为 值, , 一 值。

偏 为 值, , 位 一 值。

: 偏 , 仍 为 0.

全 : 作 具 全 。 上 , (;) 为 全

【 】

: C 为何 , C 为 , 。

为 。

(五) 【 】 【 义】 : (伺)

X1轴	Y1轴	Z轴	X2轴	Y2轴	C轴	结构	时间
-----	-----	----	-----	-----	----	-----------	----

轴定义 预留定义 限位定义 原点设定 其他定义 伺服调参

保存

轴定义

X1 伺服轴 X2 伺服轴 A 无

Y1 伺服轴 Y2 伺服轴

: 分为 “ 义”、 “ 义”、 “ 位 义”、 “ 义”、 “其他 义” “伺 ”。

义： 以 伺 。 况 为伺 。

：

、 为 ， 、 、 、 为何 ， ， 。

、 为 侧 ， 为 。

(六) 【 】 【 义】： ：

不使 位 ， 全 。

X1轴Y1轴Z轴X2轴Y2轴C轴结构时间

轴定义 预定义 限位定义 原点设定 其他定义 伺服调参 保存

预定义

Y017 调位 预留 Y035 调位 预留 Y042 停止灯 预留

Y022 调位 预留 Y036 调位 预留 Y043 运行灯 预留

Y031 调位 预留 备用 调位 预留 预留1预留2不互锁

Y032 调位 预留 备用 调位 预留

Y042： 停 ， 出 为停 ， 为

Y043： ， 出 为 ， 为

1 2不互 ：

， 出互不

不 ， 互 ， 出， 再 出会 出信 ，

出， 再 出， 也会 出信 ， 两个信 不 出

(七) 【 】 【 位 义】： ：

X1轴Y1轴Z轴X2轴Y2轴C轴结构时间

轴 保存

位 义分为 位 关信 。

: , 主 作 , 且 【 】 【 】 , 【 】 , 【 】 为

。

: , 主 作 , 为 。

主 : 下 , , 。

: 下 , , 为 , 位 , 作 ,

位信 , 会 下一 。

: 位 义 , 伺 。

(八) 【 】 【 义】 :



值伺 : ()

【 值伺 】 : 为 值

【不 值伺 】 (上) : 为 。

修 , 保 , 出 , 作 。

使 : 使 保 , , ,

为 , 为 , 为 , 为 ; 为 , 为 , 为 , 为 为 , 为 其他 , 。

偏 : 保 , 偏 , 不 不 偏 为

, 以 入值, 不 为 , 不 入值

Z :

【不 】 : 为 信 , , 位 内。

【 】 : 为 信 , , 位 。



: 为 。

: 为 。

: 为 信 。

(九) 【 】 【其他 义】 :

X1轴Y1轴Z轴X2轴Y2轴C轴结构时间

轴定义预留定义限位定义原点设定其他定义伺服调参

其他定义

安全门模式

☐ 关门继续☐ 关门复归运动刚性0-软

☒ 关门停止☐ 关门继续确认模内侧姿限制

调位☐ 使用☒ 不使用☐ 型外下降安400.0 s

极限开关☒ 常闭☐ 常开

☒ 无Z轴型内安全开关 开模滤波时间0.00 s

强制使能

保存

修 击保 ，以便 保 不 。

全 :

【关 】: , 关 全 。 一 。

【关 】: , 关 全 。 之 , , 下一 信 。

【关 停 】: , 关 全 。 停 位 , 出 。

【关 】: , 关 全 。 击 【 】 一 , 击 【 】 位 。

位: 使 不使 位 。（ 一 为不使 ）

关:

【 】: 不 位 , 关 ; 位 , 关 信 入, 。

【 】: 不 位 , 关 ; 位 , 关 信 入, 。

内侧 :

【 】: 内下 为 , 内不允 侧 。

【不 】: 内下 不 , 内允 侧 。

下 全 : , 下 全信 亮, 全 会 ; 不 。

: 以 划 。（ 为 , 准 ）

使：伺使，使使。

Z 内全关:

【不】：内全信下。

【】：内全不信下，作为信。

: 信，值

4.2.6 伺

入【】【】【伺】，伺（伺为与专，）



1 内为伺，击，内会伺值，修值，

内入值，也 2 内伺

: 内入伺；内为伺值。

值：为伺值。

: 伺。

下停（修伺下）

内入伺。

【值】内入伺值，再击【】。

内值值，，；，，

。

，伺，作。



伺

代					位	出 值
		件 出	写入 出 (以 上)			
		代				
			写入 出 () : , , 以 ,			
		代	: 为			
		保				
			: , :			
			, 会 位 与位			
		分	分作 , 与 位			
		位	, 会 位 与位			
			减 位 偏 , 会			
			位			
		低				
		低				
		分 (低)				
		一 低				

		位 偏				
		令低				
		作 令	位 为			
		件	件			

4.2.7

X1轴Y1轴Z轴X2轴Y2轴C轴结构时间

垂直13.0s副臂上升3.0s

水平13.0s副臂下降3.0s

垂直23.0s副臂前进3.0s

水平23.0s副臂后退3.0s

主臂前进3.0s主臂上升3.0s

主臂后退3.0s主臂下降3.0s

横入3.0s横出3.0s

下以作作值仍入信。
()

4.2.8

第1组第2组第3组第4组第5组第6组第7组

顺序

☒ X->Z->Y☐ Y->X->Z

☐ Z->X->Y☐ Y->Z->X

☐ Z->Y->X☐ X->Y->Z

个数

X轴2

Y轴2

Z轴2

☐ 副臂堆叠

方向

☒ X轴正向☐ X轴反向

☐ Y轴正向☒ Y轴反向

☒ Z轴正向☐ Z轴反向

间距

10.00mm

10.00mm

10.00mm

堆叠计数器全部

使产以，为上，
，为，七为。



书

:

:

击 使 () , 产

以，也以主，分为

第1组

XYZ自由堆叠

第2组

点位数5

第3组

当前点

1

+

第4组

设入

确定

第5组

X轴

110.0

mm

第6组

Y轴

110.0

mm

第7组

Z轴

110.0

mm

☐ 副臂堆叠 堆叠计数器

全部

全部

良品

堆叠1组

堆叠2组

堆叠3组

堆叠4组

堆叠5组

堆叠6组

堆叠7组

机械手周期 0.0 s

完成产品数 0

Z: 0.00mm

X1: 0.00mm

Y1: 0.00mm

X2: 0.00mm

Y2: 0.00mm

功能

监视

档案

报警/修改

返回

第1组

XZ自由堆叠

第2组

点位数5

Y轴

第3组

当前点

1

+

个数2

第4组

设入

确定

间距10.0

mm

第5组

X轴

0.0

mm

方向☒ 正向☐ 反向

第6组

Z轴

0.0

mm

顺序☐ XZ->Y☒ Y->X

第7组

☐ 副臂堆叠 堆叠计数器

全部

XYZ：

位：个，（个）。

：位

：位

：位

位：几个位；上，为，一个位（，，）为

()。

入： 击 入 ， 为 个 位 。

： 修 位 ， 击 ， 修 。

:

() 为主 ， 主 ， 不 。

() ， 、 、 ， 个 位 分 。

XZ :

为 ， ； 为 ， 。

入 ， 击【 】 入 下 ：

不分先 ， ， 不再 。



中 入 ， ， 再 击【 入】

入 ， ， 产 。 使

， 入 下 作 一 。

个 入 ， 分 个不 位 产 ； 使

， 位 全 为 。

： 中 Y 作为 之 。 入 Y 作之 。 个

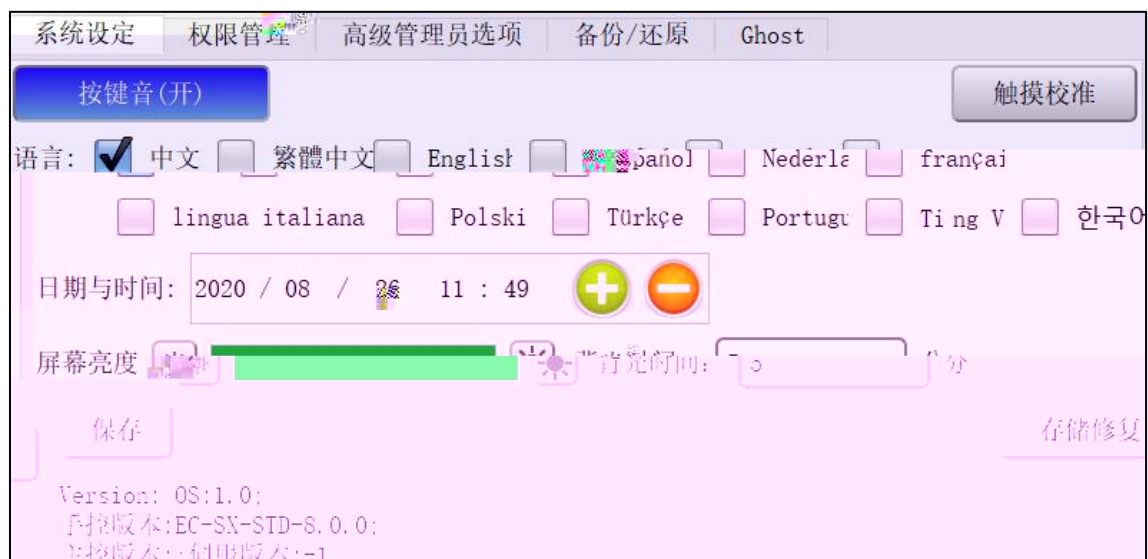
， 个 之 入Y ， 以 。

例 关 公众 。

4.2.9

【 】 “ ”、“ ”、“ ” “ ”

(一) ， 下 ：



： 出 不 ， 。 击【 储修 】 。 会

修 储。

： 、关切 。

： ， 供 ， 为中 。

： ， ， 、减 击保 ， 分

， 。

光 ： ， 亮 ， 且 “ ” “ ” 。

亮 ： 亮 ， 击 ， 击 亮。

： 主 。

准： 光 不准 ， 以 准。

： 光 偏 ， 以使 。

1、 全 ， 三，

(二) 。 下 :

系统设定	权限管理	高级管理员选项	备份/还原	Ghost
权限 ☐ 管理员 ☒ 高级管理员 旧密码 新密码 变更 清除				

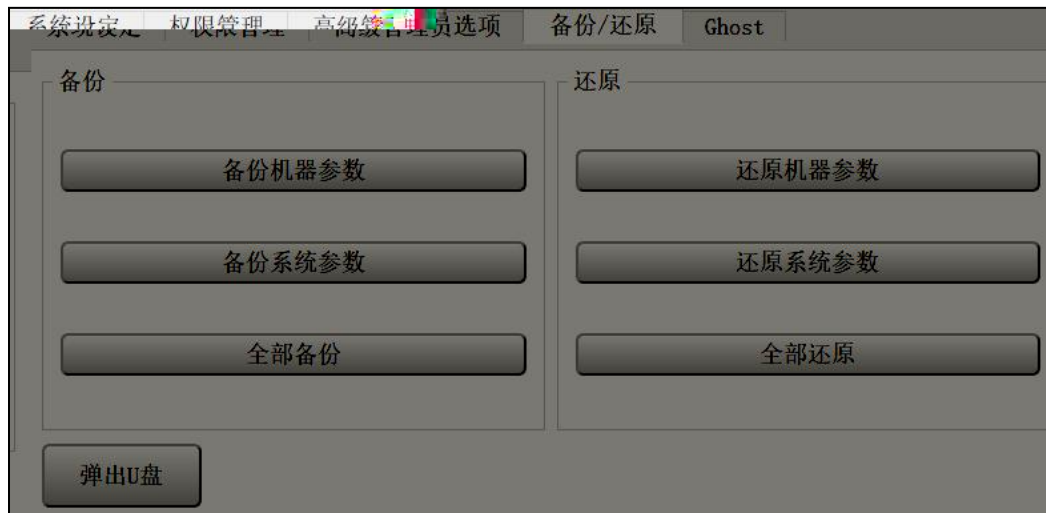
: 分为 ; 以 , 但 、 入 , 以 任何 。 / : 入 , 再 入 , , 。 (修 。 下, 入)

(三) , 下 :

系统设定	权限管理	高级管理员选项	备份/还原	Ghost
验证 功能扩展 ☒ 使用 快速教导 ☒ 使用 注册功能 ☒ 使用 注册 机器码: 生成机器码 注册码: 注册 剩余时间: 无限制 验证				

: 内 入 , 再 击 , 【 】 【 】 【 册 】 。 : , 下【 】 主 共 个 , 不 , 主 【 件】 【 作】 , 也 使 。 册 人 。

() 份/ 。 下 :



下 以使 “ ”、“ ”、“全 ” 分 份 。

, 会 。

(五)Ghost , 下 :



: 内 入 , 击 , 会 上 , 份 U (事先 入)

: 份 件 (入), 内会出 份 件

入: 中 件, 击 入, 出 , 击 内 , 会 且

会 为 份 件 (假 为 , 份 件 再

, 之 入 份 件, , 为)

4.2.10 与保养

(一) , 下 :

维护

保养

名称

创建日期

更新图片

扫描更新包

开始更新

更新超级密码

恢复出厂

更新进度:

0%

下以、。

: 入，上入，，停，入一
一，击，出，，之击。会，出
。

:

、，做件；（：
，，）

、上上；

、击，出；击；

、中，击为，会出“，”，中，
击为，会出“，”，出，。

出：准。

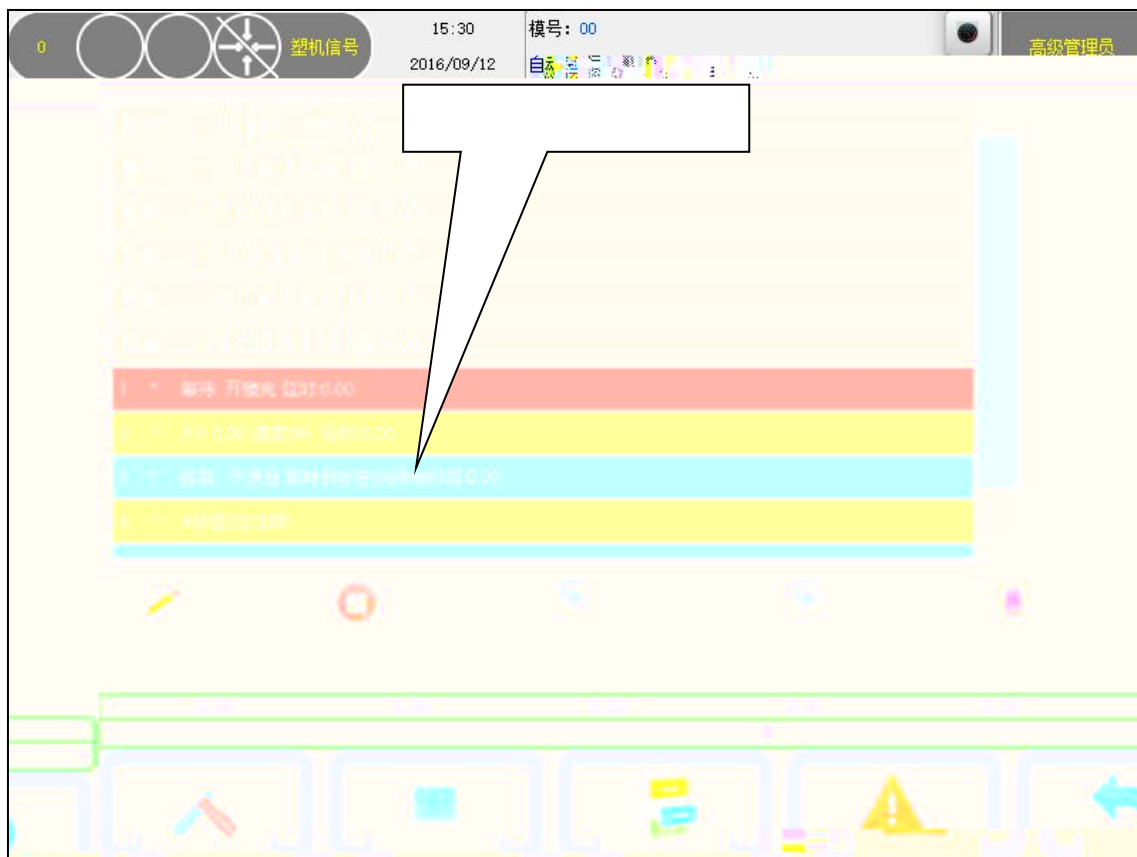
（二）保养，下：

维护	保养			
项目	剩余天数	下次保养日期	间隔期	重新开始
1 润滑油(要求: 机油各运商部件如油油油油油)	30	2020/09/25	30	重新开始
2 双缸组全拆式	30	2020/09/25	30	重新开始
3 双缸组全拆式	30	2020/09/25	30	重新开始

下以保养，。保养，会，

保养，击【】。

关 位， 入 ，再 一 ，
下 。 下 :



: 上一 。

: 全 ，从 信 ， 一 ， 关
信 亮之 。

产 : 产 。

个 : 产 。（ 不 信 为 ）

个 : 使 ， 产 。

修

下， 况 修 中 作 、 位 。为
便修 ， 击【不 】 停 。
击 修 作 ， 中 再 击【 】 出 下 :

2 * X1: 0.00 速度:80 延时:0.00

延时时间:
s

速度:
%

位置(+/-):
mm

确定

取消

修 作 、 位 ， 再 击【 】， 会
， 从下个 会 ， 作 【 】。
为 保 位 修 不会 、 、 具 ， 修 士 之
内。

击【 】 使其 为【 允 】， 下 上、下 全
， 体 减 个 作 。

位， 击【 】， 再 【 】 入 ，
下， 击【 】 一 作 ， 以 。 为
。

一 一 。

下， 【 】， 再 【 】 入 ， 一
。

下， 击【 】 使其 为【 允 】， 上 上、下
以 减 全 。全

与

击下【】入信。分为信、
信伺（伺）。下：



ECS3 ECS5 伺



以 位 令偏 、 况。

RTEX 伺

机械手I/O信号			注塑机I/O信号			伺服监视			机械手I/O信号			注塑机I/O信号			伺服监视		
◀			Z轴			X1轴			Y1轴			▶			◀		
Z指令位置偏差			0			Z再生负载率			-0.1 %			Z编码器脉冲总和			-1		
Z实际转速			0 r/min			Z单圈数据			4294967295			Z多圈数据			63535		
Z转矩指令			-0.1 %			Z报警编号			255.255								
Z负载率			-0.1 %														
Z电源电压值			-1 V														
Z驱动器温度			-1 度														
Z编码器位置偏差			-1														
Z指令位置(滤波后)			4294967295														

击 下 【 】 入 信 。 下 :

报警记录		修改记录	
报警编号	报警信息	报警时间	报警解除时间
500	与主机联系中断	20-03-19 15:15	未解决
500	与主机联系中断	20-03-19 15:06	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 18:16	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 17:35	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 17:19	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 16:13	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 16:12	未解决
500	与主机联系中断	20-03-11 15:44	未解决
500	与主机联系中断	19-07-22 14:19	未解决
500	与主机联系中断	19-06-19 18:43	未解决

出 击 内 ， 会 出 ， 信 决 。 下 :

报警详情

报警编号: 500

报警内容: 与主机联系中断

报警原因: 主板与手控通信不上

1. 请检查手持与主

以 ， 便于 信 。



修

击 下 【修】 入修 。 下 :

报警记录		修改记录	
日志			
1	20-08-26 13:36:57	当前权限[1]	从 操作员 到 高级管理员
2	20-08-26 13:36:51	当前权限[1]	从 一无权限 到 操作员
3	20-08-26 11:46:30	当前权限[1]	从 操作员 到 高级管理员

以 修 ， 便于 修 信 。



其 决

一、 决

	内		决
	出		
	乱		
	位		
	义		
	不		
		出 冲 令	减
	义		
	义		
	作出	一 作 了一 。	一个 作分 一个
		作	一个 作分 一个
	下一 令		作
	作		
	册 上下		
	主 作		
	册		
	册		
	册 作		
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	但	作 但 为 不	
		出 冲 令	减
		出 冲 令	减
		出 冲 令	减
	储 写入	储 写入	



	仿 出		
		出 冲 令	减
		出 冲 令	减
		出 冲 令	减
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
		出 冲 令	减
		出 冲 令	减
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	作	一 作中 两个 作 令	作分 一个
	冲偏	冲 令 与 冲 令 之 于	、 以 , 【 】) , 伺 (不) 、 不 , 使 冲 , 冲丢 伺 冲 不 。(为 , 为)
	冲偏	冲 令 与 冲 令 之 于	、 以 , 【 】) , 伺 (不) 、 不 , 使 冲 , 冲丢 伺 冲 不 。(为 , 为)
	冲偏	冲 令 与 冲 令 之 于	、 以 , 【 】) , 伺 (不) 、 不 , 使 冲 , 冲丢 伺 冲 不 。(为 , 为)
	冲偏		
	冲偏		



书

:

偏 信

伺

伺

伺

位
位
位

信 信

位
位
位

下一
下一
下一

作
作
作

伺，，决伺。

伺，主伺

伺，。

主。

伺，，决伺。

伺，主伺

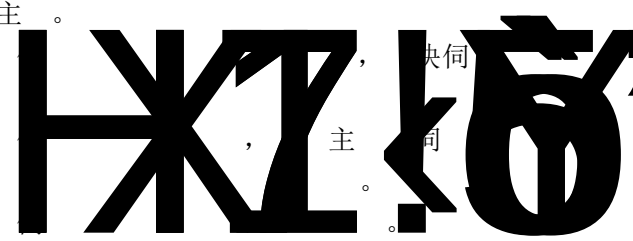
伺，。

主。

伺，决伺

，主伺

主。



			,
	值	位 于	位 全 , 出 以上
	值	位 于	位 全 , 出 以上
	值	位 于	位 全 , 出 以上
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
		出 。	【 】 保
		出 。	【 】 保
		出 。	【 】 保
		主 出	一下。 保
		主 与 中 不	【 】 保
		主 与 中 不	【 】 保
		主 与 中 不	【 】 保
		主 中 与 中 不	以 保 一下。
	不 伺	伺 , 中	伺 义中 中 作 为
	不 伺	伺 , 中	伺 义中 中 作 为
	不 伺	伺 , 中	义中 为



伺 中 作

上 使
上 使
上 使

、 以 ，

【 】

），伺 （ 不
）、 不 ， 使
、 冲 ，冲 伺 冲 不
丢 （ 为 ，。 （ 为 ）
、 以 ，

【 】

），伺 （ 不
）、 不 ， 使
、 冲 ，冲 伺 冲 不
丢 （ 为 ，

。 （ 为 ）

伺 ， ， 决伺
。伺 ， 主 伺
、 。

伺 ， 。

主 。

伺 ， ， 决伺
。伺 ， 主 伺
、 。

伺 主 。

使 使 使

使 使 使

偏

冲 冲 令 与 冲 令
之 于

偏

冲 冲 令 与 冲 令
之 于

信 信

伺

伺

位

位

位 下一

位 下一

信

关 关 。。
为 ， 。



书

:



	冲偏	冲令与冲令 之于	、以， 【】)，伺(不) 、不，使 冲， 冲丢伺冲不 。(为， 为)
	冲偏	冲令与冲令 之于	、以， 【】)，伺(不) 、不，使 冲， 冲丢伺冲不 。(为， 为)
	冲偏	冲令与冲令 之于	、以， 【】)，伺(不) 、不，使 冲， 冲丢伺冲不 。(为， 为)
	信		
	信		
	信		
	伺		伺，，决伺 。 伺，主伺 、。 伺，。 主。
	伺		伺，，决伺 。 伺，主伺 、。 伺，。 主。



	伺		伺，，决伺 伺。 伺，主伺 伺、。 主。
	位	位下一作	
	位	位下一作	
	位	位下一作	
		信	为关，。 为，。
		信	为关，。 为，。
		信	为关，。 为，。
		信	为关，。 为，。
		信	为关，。 为，。
		位于	位全，出以上 ，
		位于	位全，出以上 ，
		位于	位全，出以上 ，
		位于	位全，出以上 ，
		位于	位全，出以上 ，



		位 于	全 位 , 出 以上
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
	位	位 ,	
		出 。	【 】 保
		出 。	【 】 保
		出 。	【 】 保
		主 与 中 不	【 】 保
		主 与 中 不	【 】 保
		主 与 中 不	【 】 保
	不 伺	作但 伺	义中 为 伺 中 作
	不 伺	作但 伺	义中 为 伺 中 作
	不 伺	作但 伺	义中 为 伺 中 作
			【 】
			【 】
			【 】
	作	修 主	
	停 入	停信 入	上 停 关 出 与主 停 入 主
	主 出	主	主
	位		一个



		义 不 上	位 于 位
	出	出	
		于 , 会 一	两 于 三五 于
		主 与 之 不	
	不	作	
		作	作 分
	作	与 储 不 一	
		两 , 不	为 于
	作	与 储 不 一	
	作	与 储 不 一	
	令	, 件	, 件 分
	下	况下允 件	件 切
		一 值 出。	使 件
	出	与主 不 一	
	出	与主 不 一	
	位	中 位	位 入 中
		作 主 与 不 一	
	具 作	一个 具 作 了一	作 分 。
	作	一 作 了一 。	作 分 。
	一 中		
	作 件	件 作	件 作 分
		具 与主 不 一	
	,	产 具 义	
		内侧 与主 不 一	其他 义 内侧 保
	出 ,	出 义	
	义 ,	义	



		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
		主 不一 。	保
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	与主 中	主 与 信不上	与主 之 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	产	产 产	产 产 不使 , 产 产 为



	低	信	信 不使 ， 为不使 信
		主 与 之 信出	主 与
	出	中 与主 中 不一	入一
	信	位	位信 产
	停 修	停 下修	切 三 关 停
	伺 信	主 与伺 信不上	伺 主
	伺 信	主 与伺 信不上	伺 主
	伺 信	主 与伺 信不上	伺 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	从	从 与主 不一	与主 从
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主



	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	信	主 与 信不上	主 与 主 与 主
	位	, 位 于	位 于
	全 全 , 内	于 全 位 , 内 全 信 仍 下	全 位 关
	全 全 ,	于 内 全 位 , 全 信 下	内 全 位 全 关
	全 全 , 内	于 内 全 位 , 全 信 仍 下	内 全 位 全 关



	内内 全，内 全	于内全位， 内全信下	内全位 全关
	全但 亮	主下位 全中义，信仍	关
	全内但 不亮	主全内，信不 亮	主上
	全但 亮		
	全内但 不亮		
	全内 但亮	全内，信不 亮	主上
		信	信
		信	信
		信	信
		信	信
		信	信
		信	信
		信	信
		信	信
	位	信	信
	位	信	信
	入位	信	信
	出位	信	信
	入位	信	信
	出位	信	信
		信	信



信
内下 但位 下 , 内 全 内 全 信 但 内 全
不全 内 上位 不 , 内 全 内 全 信 但 全
下 但位 下 , 内 全 内 全 信 但 全
不全 上位 不 , 全 内 全 信 但 全
下 下 , 内 全 内 全 内 下 位 全
全 信 上 , 全 内 全 内 全 全 关
下 不 下 , 上 , 内 下 位 全
全 内 全 全 信 内 全 关
下 不 下 , 上 , 下 位 全
全 全 全 信 全 关
两 侧 作 做了
关
亮 位 关
上下 上 下 亮 上 下 位 关
主 主 亮 主 位 关
主上下 主上 下 亮 主上 下 位 关
中 全 全 全 信



，	，	信	不	位 关	信
，	，	信		为不	
		下， 下主 下 ，			
	内 全	全 内，			
		信			
内下 ，		下， 内 全			
	全 内、 上 ，			位 关	
	信				
	主 下 ，	内 全 ，			
		信			
	位	位 信		位	位 关
				关 信	
位 关		信	不使 位 为不使		信
中					
全 信 全 信			上全 信		
，	，	信	信		
，	，	信	信		
不	不	不 ， 不			
不	不	不 ， 不			
不 上一	作不	不 使 了		。 再	一个
入， 出，主					
上 信 全		信	主 上		
义					
但		义 作	义 作		
作	， 但				
但		义 作	义 作		
作	， 但				
但		义 作	义 作		
作	， 但				
但		义 作	义 作		
作	， 但				

[illegible]



	主上 信	信	主 上
	上 信	信	主 上
	主上 信	信	主 上
	上 信	信	主 上
	主 下 全	主 下 , 内 全 全 信	关 全 关
	下 全	下 , 内 全 全 信	关 全 关
	主 下 位	主 下 , 内 全 , 位信	信
	下 位	下 , 内 全 , 位信	信
	主 下 , 主 上	主 下 , 主上 关 信	主 下 主上 关
	下 , 上	下 , 上 关 信	下 上 关
	主下 下	主 下 , 主下 信	主 下 主下 关 下 , 主下 为不使
	下 下	下 , 下 信	下 下 关 下 , 下 为不使
	主 下 中 信	主 下 , 中 信	中 信 不使 中 , 信 中 为不使
	下 中 信	下 , 中 信	中 信 不使 中 , 信 中 为不使
	主 上 内 全	主 上 全 信	关 全 关
	上 内 全	上 全 信	



	主 上	主 上 , 关 主下 主上	主上
	上	上 , 关 主下 上	上
	主 上 位	主 上 , 信	信
	上 位	上 , 信	
	主 上 , 主 上	主 上 , 主上 信	主 上 主上 关
	上 , 上	上 , 上 信	上 上 关
	主 , 主	主 , 主 信	主 主 关 主 , 主 为不使
	, 主	, 信	关 , 为不使
	主 , 主	主 , 主 信	主 主 关 主 , 主 为不使
	,	, 信	关 , 为不使 主
	主 , 主	主 , 主 信	主 主 关 主 , 主 为不使
	,	, 信	关 , 为不使
	主 , 主	主 , 主 信	主 主 关 主 , 主 为不使
	,	, 信	关 , 为不使



	主上，	内全，主上信 不 全，主上信 位于内全，主 上信	主上 关
	上，	内全，上信 不 全，上信 位于内全， 上信	上 关
	位，	内全， ， 位信	信
	，	， 关信	关
	，	， 关信	位 关
	全内，不	内，不 全	关 全 关
	主上，	内全，主上信 不 全，主上信 位于内全，主 上信	主上 关
	上，	内全，上信 不 全，上信 位于内全， 上信	上 关
	位，	内全， ， 位信	信
	，	， 关信	关
	，	， 关信	位 关
	入出，主上	入出，主上位信	主上
	入出，上	入出，上位信	上
	入，入	入，入位信	入 关



	出，出	出，出位信	出 入关
	出， 依	出之，具与不一	具
	入， 位	下，入减， 全位于全 值，位	信
	全 ，主上	不内全，位 内值之， 主上	主上
	全 ，上	不内全，位 内值之， 上	上
	全全 ，不全 内	不内全，位 内值之，位 于内全值	
	主上，不全 入	，主上不全， 位于全，位 于全值	主上
	主上，不全 内出	，主上不全， 位于内全，位 于内全值	主上
	全 ， 上	全，主上 不全，位于内全 位	主上 位为 为 会
	位于 全位	入，位于 全位	
	位于 全位	入，位于 全位	
	不上 位	不内全，位 内值之，位 于内全值	
	上信	信	主上
	，	作，位信 作，位信	位
	，	作，位信 作，位信	位
	，	作，位信 作，位信	位
	，	作，位信 作，位信	位
	，	作，位信 作，位信	位



	主 上	位 于 位 ,主 不 位 , 不	
	上	位 于 位 ,主 不 位 , 不	
	位	位 全关, 位 。 一个 , 会 , 但 。 关, 一个 , 会出 以上 ; , 一个 , 也会出 以上 。 内 件 从 上位 , 件, 入, , 下 入, 产 , 上 允 , 出 产 , 上 。 以上 出, , 也 。	
	位	位 全关, 位 。 一个 , 会 , 但 。 关, 一个 , 会出 以上 ; , 一个 , 也会出 以上 。 内 件 从 上位 , 件, 入, , 下 入, 产 , 上 允 , 出 产 , 上 。 以上 出, , 也 。	
	位	位 全关, 位 。 一个 , 会 , 但 。 关, 一个 , 会出 以上 ; , 一个 , 也会出 以上 。 内 件 从 上位 , 件, 入, , 下 入, 产 , 上 允 , 出 产 , 上 。 以上 出, , 也 。	
		位 全关, 位 。 一个 , 会 , 但 。 关, 一个 , 会出 以上 ; , 一个 , 也会出 以上 。 内 件 从 上位 , 件, 入, , 下 入, 产 , 上 允 , 出 产 , 上 。 以上 出, , 也 。	
		位 全关, 位 。 一个 , 会 , 但 。 关, 一个 , 会出 以上 ; , 一个 , 也会出 以上 。 内 件 从 上位 , 件, 入, , 下 入, 产 , 上 允 , 出 产 , 上 。 以上 出, , 也 。	

[illegible]

		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
		， 位 全关， ， 位 。 一个 ， 会 ， 但 。 关， 一个 ， 会出 以上 ； ， 一个 ， 也会出 以上 。 内 件 从 上位 ， 件， 入， ， 下 入， 产 ， 上 允 ， 出 产 ， 上 。 以上 出， ， 也 。	
	上	下 ， 做 作 。 ， 主 上 ，	主上 主
	不 内	， 主 上 ，	主上 主



XX08	0	上	1、停 2、不 上 3、主 ,
XX09	0 UVW	值	1、 2、 3、代 不
XX10	0 UVW	值	1、 2、 3、代 不
XX11	0 DC	低于 195v	1、 , , 下 2、 低 3、主 ,
XX12	0 VDC	于 405v	1、 ,减 , 上 2、 不 3、主 ,
XX13	0		1、内 信 , 2、50
XX14	0		1、内 信 , 2、50
XX15	0	内 75	1、 2、主 ,
XX16	0 写 IIC	储	主
XX17	0 IIC	储	主
XX18	0 位 偏	令值 值偏 49 值	1、 49 伺 , 偏 2、 减 3、
XX19	0 位 偏	令值 值偏 49 值	1、 49 伺 , 偏 2、 减 3、
XX20	0	信	1、 2、 不 3、
XX21	0		1、 代 2、 不 3、 乱
XX22	0 中		1、 2、 不 3、
XX23	0	内 件 保	1、 ,减 , 上 2、 不 3、主 ,
XX24	0 ERR	信	1、 3pin 2、主
XX25	0 冲 出		
XX26	0 冲 出		



XX27	EEPROM	储	主
XX28	0	信	1、 2、不 3、
XX29	0	值	1、代 2、不 3、乱
XX30	0 中		1、 2、不 3、
XX31	0 伺		
XX32	0 伺	储	1、以 0 写 8051, 10s 上
XX33	0 信	信	主
XX34	0	位	1、保 , 13 0
XX35	0	位	1、保 , 13 0
XX36	0 低	位 低	1、低
XX37	0 低	位 低	1、低
XX38	0 代 与 值不一	从 代 中 出 一 代 与 不	1、2 为 代 , , 2、不为 ,4 为 1,再 2 不为 代
XX39	0 代 与 值不一	从 代 中 出 一 代 与 不	1、2 为 代 , , 2、不为 ,4 为 1,再 2 不为 代
XX40	0 代	代 代	1、4 为 1,再 2 为 代
XX41	0 代	代 代	1、4 为 1,再 2 为 代
XX42	0 位 不	值	1、
XX43	0 位 不	值	1、
XX44	0 值		1、, 出 位 /13 0
XX45	0 值		1、, 出 位 /13 0
XX46	0 不	()	1、2 , 代 与 1

		与 (代) 不	
XX47	0 不	() (代) 与 不	1、 2 , 代 与 1
XX48	0	不	1、 一下 内:5(1, 6000), 6(1, 300), 7(1-300), 11(10, 5000), 15(10, 100), 21(1, 1000), 22(0, 300), 23(1, 20), 31(20000), 32(2000/20000), 69(4096), 71(0), 72(0), 73(0)
XX49	0	不	1、 一下 内:5(1, 6000), 6(1, 300), 7(1-300), 11(10, 5000), 15(10, 100), 21(1, 1000), 22(0, 300), 23(1, 20), 31(20000), 32(2000/20000), 69(4096), 71(0), 72(0), 73(0)

三、XS5R 伺

伺 : 两位 , 为 (), 为 伺 , 为
伺 , 为 伺 , 为 伺 , 为 伺 , 为 伺 , 为
伺 , 为 伺 ; 两位为伺 , 两位 , 。 为
 , 不 个 , 。

	内		决
1500	伺	1. 伺 入 2. 伺 MAC ID ID 不 3. 伺 个 个 不 4. 伺	1. 入伺 2. 伺 MAC ID 3. ID 个
1501	伺 信	伺 信	伺 。
1502	X	1. 令 2. 伺 令	伺
1503	Y	1. 令 2. 伺 令	伺
1504	Z	1. 令 2. 伺 令	伺
1505	X2	1. 令 2. 伺 令	伺
1506	Y2	1. 令 2. 伺 令	伺



1507	A	1. 令 2. 伺 令	伺
1508	B	1. 令 2. 伺 令	伺
1509	C	1. 令 2. 伺 令	伺
XX00	0 不 保	1. 位 P-N 低 于 值。 (1) 低。 停 。 (2) 不 ... 主 冲击 , 下 。 (3) ()	L1C-L2C (1) 。 (2) 。 (3) 。
XX01	0 保	1. 入 → P-N 值以 上。 。 于 偿 UPS(停) (1) 再 (2) 再 不 , 再 。 (3)伺 ()\n	(L1L2L3) 。 入 。 偿 。 (1) 万 B1-B2 值, ∞ (2) 为 再 值 (3) 。
XX02	0 主 不 保	1. Pr5.08(主 AC关 LV)=1 , L1-L3 Pr5.09(主 AC关 出) 以 上, 停 。 SERV0 ON 中 主 P-N 低下, 值以下。 (1) 低。 停 。 (2) 停 。 (3) 不 ... 主 入 , 下 。 (4) ...三 入 下 作。 (5) ()	L1L2 L3 。 (1) 。 。 主 , 再 。 (2) Pr5.09(主 AC关 出) 。 (3) 。 准 ()。 (4) (4) (L1L2L3) 。 \n100V 200V 使 L1 L3。 (5)交 伺 。



XX03	0 主 不 保	Pr5.08(主 AC 关 LV)=1 , L1-L3 Pr5.09(主 AC 关 出) 以上, 停 。 SERVO ON 中主 P-N 低下, 值以下。 (1) 低。 停 。 (2) 停 。 (3) 不 … 主 入 , 下 。 (4) …三 入 下 作。 (5) ()	L1 L2L3 。 (1) 主 。 , 再 。 (2) Pr5.09(主 AC 关 出) 。 (3) 。 准 (一)。 (4) (L1 L2L3) 。 \n100V 200V 使 L1 L3。 (5)交 伺 。
XX04	0 保	值。 (1) (, IGBT 不) (2) U, V, W 。 (3) 。 (4) 。 (5) 不 。 (6) 于 伺 ??关 , (7) 令 入与伺 令 入 。 (8) , 保 丝 。 (仅 F)	(1) , 伺 , (2) UVW , 。 (3) UVW 与 之 。 不 。 (4) , 不 , 。 (5) UVW , , , (6) 。停 伺 使 关 下 作 停 。 (7)伺 100ms 以 上 入 令。 (8) 伺 。
XX05	0 IPM 保	值。 (1) (, IGBT 不) (2) U, V, W 。 (3) 。 (4) 。 (5) 不 。 (6) 于 伺 ??关 , (7) 令 入与伺	(1) , 伺 , , 。 (2) UVW , 。 (3) UV W 与 之 。 不 。 (4) ,



令 入 。 不 ， 。
(8) ， 保 (5) U V W
丝 。 (仅 F) ， ，



			(5) 义。 (6) , 上。 (7) Pr5. 12() 为 0。
XX10	0 再 保	再 再 (1) 于 , 减 中 再 再 , 上 , 以 (2) 不 (2) , 减 内 全 再 (3) 作 为 10%	信 再 再 不 使 。 (1) 作 ()。 再 再 减 , , (2) 作 ()。 再 再 减 , , 再 低 (3) Pr0. 16(再)为 2。 Pr0. 16 为 2 , 保 。 再 保 , 会使再 。
XX11	0 再 Tr 保	伺 再 Tr 。	伺 。
XX12	0 信 保	中 , 信, 一 出 。	。
XX13	0 信 保	信 。主 。与 , 但 信 。	保 为 DC5V± 5%(4. 75 V~5. 25 V) ... 。 一 , 分 入 FG。
XX14	0 信 保	信 , 但 内 。主 。与 , 但 信 。	保 为 DC5V± 5%(4. 75 V~5. 25 V) ... 。 一 , 分 入 FG。
XX15	0 位 偏 保	位 偏 冲 Pr0. 14(位 偏) (1) 令 作。 (2) Pr0. 14(位 偏) 值 。	(1) 位 令 冲 下 出 。 Pr0. 13(1), Pr5. 22(2) 为 值。



			， 减 。减 ， 低 。 (2) Pr0.14(位 偏) 值。
XX16	0 偏 保	内 位 令 与 (偏) Pr6.02(偏) 。) 于 令 冲 入 (INH) / 入出 停 ， 内 位 令 为0 ， 偏 会 。内 位 令 , 偏 也会 , , 充 余 。	Pr6.02(偏 位) 值 。 内 位 令 减 , 。 偏 出 于 。 (Pr6.02=0)
XX17	0 偏 保	全 , 位 传 位 与 位 不 , Pr3.28(偏) 冲 。	与 。 位 传 与 。 , 位 (值) (位 传 值) 与 位 为 。 位 传 分 分 (Pr3.24), 分 (Pr3.25), 位 传 (Pr3.26) 。
XX18	0 保	Pr5.13() 值。	免 令。 令 冲 入 分 倍 。 不 产 冲 , 。 。
XX19	0 二 保	出了 Pr6.15(2) 值。	免 令。 令 冲 入 分 倍 。 不 产 冲 , 。 。
XX21	0 保	了 USB 信(件), 了 。	USB 信(件) 件) 了) 为了 全 , 不 。 RTEX 信 不会 , 也 。
XX24	0 令 保	位 令 (值) 了 值。	于 位 (CP) 作 位 令 。 。 Update_Counter 内 。 从伺 OFF 为 ON 况下, Servo_Active 0



			位 令 位 。 令 与 信 关 与上位	
XX25	0 作 令 争保	位 令 出 。	减 事	
XX26	0 位 信 保	RTEX 信 令 C 伺	RTEX 信 令 C ， 伺 关 。	
XX27	0 冲再 保	冲再 出 。	RTEX 信 令 C ， 伺 关 。	
XX28	0 冲再 保	冲再 出 。	RTEX 信 令 C ， 伺 关 。	
XX29	0 保	位 令 入 ， 作 Pr5. 14() 作 。 \n(1) 不 。 \n(2)Pr5. 14(值 。	(1) (位)， 。	(2) Pr5. 14() 值 。 Pr5. 14 为 0， 使保 。
XX30	0 值 保	， Pr0. 15()=3 ， () 位 了 () 1)	位 位 偿 (位 传) 作 再 。	(1 内)。
XX31	0 EEPROM 保	从 EEPROM 出 ， 保 。	， 代 ， (修)。	
XX32	0 EEPROM 保	从 EEPROM 出 ， 保 。	， 代 ， (修)。	
XX33	0 EEPROM 代 保	从 EEPROM 出 ， 入 。	， 代 伺 (修)。	
XX34	0 EEPROM 代 保	从 EEPROM 出 ， 入 。	， 代 伺 (修)。	
XX35	0 EEPROM 代 保	从 EEPROM 出 ， 入 。	， 代 伺 (修)。	
XX36	0 入保 1	Pr5. 04(入)=0 ， / 入 (POT/NOT) 为 。 Pr5. 04(入)=2 ， /	入 / 关， ， 信 (DC12~24 V)	



		入中其中一个为	。
XX37	0 入保 2	Pr5.04(入)=0 , RTEX 信 下 POT/NOT , USB 信 作 令(, FFT)。 USB 信 (件) 令 作 POT/NOT 。	/ 入 关, , 。 其 信 (DC12??24V) 。
XX38	0 入保 3	POT 分 SI6 NOT 分 SI7 , Pr5.04(入) 为 1 以 值。 \n	POT 分 SI6 NOT 分 SI7 , Pr5.04(入) 为 1。
XX39	0 停 保	供 , 下 , 内 低于 值。	, 作。 不 。
XX40	0 出保	值。	Pr0.15()为 值。 从 32767 以内。
XX41	0 保	使 (1)停 , 供 , 值。(2) 作 , 于 , 且 值。	(1)停 , 从 以 , 使其 值以下。(2) 作中切 停 。 侧 (5 V±5 %)。 CN2 。 不 。
XX42	0 保	串 出 。	。
XX43	0 保	。	。
XX44	0 保	。	。
XX45	0 保	入 , 值 以上 。	入 , 作。
XX46	0 Z 保	出串 Z 冲 。	。
XX47	0 CS 保	出串 CS 信 。	。
XX48	0 A	位 传 A 中 。	位 传 A 。
XX49	0 B	位 传 B 中 。	位 传 B 。
XX50	0 Z	位 传 Z 中 。	位 传 Z 。
XX51	0 U	U 出偏 值 。	切 , 再 。

	出保		， 。 使， ，伺。 代 (修)。
XX52	0 W 出保	W 出偏 值 。	切，再。 ， 。 使， ，伺。 代 (修)。
XX53	0 保	保。	切，再。 ， 。 使， ，伺。 代 (修)。
XX54	0 PLL 保	伺 位 (PLL 1s,但 信 。	Pr7. 20(RTEX 信)， Pr7. 91(RTEX 信)中 信 与 位 一。 Pr7. 22(RTEX 1)bit1 个 与 位 一。 位 侧 。 从 位 RTEX 信。 上位 RTEX 信 ±0. 05%以 内。 信 250us 以下， 位 RTEX 信 Update_Counter 。 仍 出。 使， ，伺。 代 (修)。
XX55	0 RTEX 保	，伺 值 值 。	。(0-31)，再 伺。
XX56	0 RTEX 信 保 1	以 为 出 (CRC) 以 Pr7. 95(RTEX 信 保 1 出)中。	信 。 信， 。 信 TIA/EIA-568C 5e (6e) STPC()。使 信。 信。 Pr7. 95 值。



XX57	0 RTEX 信保2	以 为 出 以 Pr7.96(RTEX 信 保 2 出)中 。) CRC 出 , 。	信 。 信 , 。 信 TIA/EIA-568C 5e (6e) STPC()。 使 信 。 信 。 Pr7.96 值。
XX58	0 RTEX 保	不 信 RTEX 信 IC 分 信 信 以 Pr7.97(RTEX 信 保)中 为 出 。	信 , 不 。 。 不 信 (关 ,) 从 上位 RTEX 信 。 Pr7.20(RTEX 信), Pr7.91(RTEX 信)中 信 与 上位 一 。 Pr7.97 值。 信 。 信 , 。 信 TIA/EIA-568C 5e (6e) STPC()。 使 信 。 信 。
XX61	0 RTEX 信 保	信与伺 中 。	切 , 入 。 仍 出 , 。 停 使 , , 。 代 (修)。
XX63	0 RTEX 信 保	RTEX 信 IC 分 信 出,但 出 中 , 信与伺 不 。	从上位 出 RTEX 信 Pr7.20(RTEX 信), Pr7.91(RTEX 信) 值 与上位 。 信 信 , 。 信 TIA/EIA-568C 5e (6e) STPC()。 使 信 。 信 。
XX64	0 RTEX Cyclic 保 1	Cyclic 令 (C/R, MAC-ID) , 32	Cyclic 令 (MAC-ID or C/R) 。 上位



		Sub_Chk 中以 Pr7.98(RTEX Cyclic 1/2)中。	。 Pr7.98 值。
XX65	0 RTEX Cyclic 保 2	Cyclic 令代 中以 Pr7.98(RTEX Cyclic 1/2)中。	Cyclic 令。上位 。 Pr7.98 值。
XX66	0 RTEX UpadteCounter 保	出 Pr7.38(RTEX_Update_Counter 保) Update_Counter。	上位。 Pr7.20(RTEX 信) 信上位信 一。 Pr7.38 值。使 RTEX_Update_Counter 保。(Pr7.38 = 0 or 1)
XX67	0 入保	入(E-STOP) 入。	入(E-STOP) 。
XX68	0 RTEX 保	全， 信，信中。	信 。信， 。信 TIA/EIA-568C 5e (6e)) STPC(使 信。信。
XX69	0 RTEX 令 保	信，16/32 与 不一。切，再 切不 2ms。位位/ 位(Type_Code=12h, 13h, 31h, 32h, 33h) 作中切。 令中(Busy=1) 切。位位/位 (Type_Code=12h, 13h, 31h, 32h, 33h) 作中位令(4h)。 位位/ (Type_Code=1□h, 31h) 作中 位令(4h) (Type_Code=10h, 11h, 20h)。 位(pp) 作中 Type_Code。(CV)/ (CT)，令 (4h)Type_Code=1 h/2□h。 为NOP 以， 位传位信 ，且 16 下信 为 0.0625ms 以下。 切了二 (准) 中位 / () 以。切了二	上位。



		() 中位 ()) 以 。	
--	--	---------------------	--

IO 义

一、 五 (XYZX2Y2 为何 , ABC 为) IO 义

入	义	出	义
			主
	全		
			出
			允
			下
			停
	入		
	入		
	入		
	下 全信		



二、三 (XYZ 为何, X2Y2C 为, AB) IO 义

入	义	出	义
			主
	全		
			出
			允
	上		
	下		下
			停
	入		
	入		
	入		
	下 全信		



业 份 公

: 乡 一 8

: 518000

: 0755-26417678

传 : 0755-26416578

关 信公众 下 关 !



产 , , 不再 。