



驅動器參數設定：

Pn000 = n.0010 (位置控制模式)

Pn200 = n.0001 (脈波指令型態)

Pn100 : 速度迴路增益

Pn101 : 速度迴路積分時間參數

Pn102 : 位置迴路增益

Pn401 : 轉矩指令過濾時間參數

Pn202 = 8192 (分子, 電子齒輪比)

Pn203 = 125 (分母, 電子齒輪比)

伺服剛性調整

$131072(\text{Encoder輸出脈波數}) * 125 / 8192(\text{電子齒輪比})$
 $= 2000(\text{實際輸出的脈波數})$