

- 步進程式內允許使用 MC，MCE，SKP，SKPE 等指令。
- 溫度量測更新時間內定值更改為 4 秒鐘，亦即 R4004=666，R4014=1000。
(原內定溫度量測更新時間為 2 秒鐘，亦即 R4004=333，R4014=500)
- PID 溫控指令(FUN73 或 FUN86)之 PID 運算間隔時間增加 16 秒與 32 秒二種選擇，以適用於利用電磁接觸器來作 PID 溫控之應用。說明如下：
R4005：低位元組(Low Byte)為 PID 運算間隔時間設定
 =0，每 2 秒作一次 PID 運算(內定值)
 =1，每 4 秒作一次 PID 運算
 =2，每 8 秒作一次 PID 運算
 =3，每 1 秒作一次 PID 運算
 =4，每 16 秒作一次 PID 運算
 ≥5，每 32 秒作一次 PID 運算
：高位元組(High Byte)為 PID ON/OFF (PWM) 輸出週期設定
 =0，PWM 週期為 2 秒(內定值)
 =1，PWM 週期為 4 秒
 =2，PWM 週期為 8 秒
 =3，PWM 週期為 1 秒
 =4，PWM 週期為 16 秒
 ≥5，PWM 週期為 32 秒
- Modbus RTU 通訊協定之靜止時間(Silent interval)可選擇自動或由使用者設定。
Modbus RTU 通訊協定對資料接收者而言係利用靜止時間來判斷是否已經完整接收一筆通訊信息；其原理是當傳送者送出資料時，其資料必須是一個位元組緊接一個位元組傳送，而接收者在靜止時間不再接收到新的資料位元組時，接收者即判斷為已經接收完一筆通訊信息；一般而言，靜止時間為 3.5 個資料位元組以上之通訊時間。

當 M1956=0 時，靜止時間會根據通訊之速率系統自動產生，使用者不必設定；
當 M1956=1 時，靜止時間由使用者設定；R4148 之高位元組(High Byte)即用來作此設定 (Port 1 與 Port 2 共用)，單位為 1 mS。
- 當燒錄 Ladder 程式至 Flash ROM 時，如亦有規劃同時燒錄資料暫存器(部份或全部)，則每次開機時，有燒錄至 Flash ROM 之資料暫存器其內容會被初始化為燒錄時之值；此應用在試俾完畢時將調機參數(存放於資料暫存器)燒錄至 Flash ROM 對往後大量生產或維護將有很大助益。
然而有很多應用僅需在第一次開機時將有燒錄至 Flash ROM 之資料暫存器作初始化動作，以後開機時該資料暫存器需保持關機前之值。
使用者可控制資料暫存器 R4046 之值以達成上述二種應用，說明如下：
R4046 = 5530H：開機時不會將有燒錄至 Flash ROM 之資料暫存器作初始化動作，亦即資料暫存器保持在關機前之值；
R4046 = 其它值：每次開機時，有燒錄至 Flash ROM 之資料暫存器其內容會被初始化為燒錄時之值。
如僅需在第一次開機時將有燒錄至 Flash ROM 之資料暫存器作初始化動作，則祇需在 Ladder 程式裡將 R4046 之值填入 5530H 即可。
- 改善高速脈波輸出指令(FUN140)齒輪間隙補正功能之缺失。
- 定位程式參數設定指令(FUN141)之參數 6 (起始/結束速度)無作用。