

- 步进程序内允许使用 MC, MCE, SKP, SKPE 等指令。
- 温度量测更新时间内定值更改为 4 秒钟, 亦即 R4004=666, R4014=1000。
(原内定温度量测更新时间为 2 秒钟, 亦即 R4004=333, R4014=500)
- PID 温控指令(FUN73 或 FUN86)之 PID 运算间隔时间增加 16 秒与 32 秒二种选择, 以适用于利用电磁接触器来作 PID 温控之应用。说明如下:
R4005: 低字节(Low Byte)为 PID 运算间隔时间设定
 - =0, 每 2 秒作一次 PID 运算(内定值)
 - =1, 每 4 秒作一次 PID 运算
 - =2, 每 8 秒作一次 PID 运算
 - =3, 每 1 秒作一次 PID 运算
 - =4, 每 16 秒作一次 PID 运算
 - ≧5, 每 32 秒作一次 PID 运算: 高字节(High Byte)为 PID ON/OFF (PWM) 输出周期设定
 - =0, PWM 周期为 2 秒(内定值)
 - =1, PWM 周期为 4 秒
 - =2, PWM 周期为 8 秒
 - =3, PWM 周期为 1 秒
 - =4, PWM 周期为 16 秒
 - ≧5, PWM 周期为 32 秒
- Modbus RTU 通讯协议之静止时间(Silent interval)可选择自动或由使用者设定。
Modbus RTU 通讯协议对资料接收者而言系利用静止时间来判断是否已经完整接收一笔通讯信息; 其原理是当传送者送出资料时, 其数据必须是一个字节紧接一个字节传送, 而接收者在静止时间不再接收到新的资料字节时, 接收者即判断为已经接收完一笔通讯信息; 一般而言, 静止时间为 3.5 个资料字节以上之通讯时间。

当 M1956=0 时, 静止时间会根据通讯之速率系统自动产生, 使用者不必设定; 当 M1956=1 时, 静止时间由使用者设定; R4148 之高字节(High Byte)即用来作此设定 (Port 1 与 Port 2 共享), 单位为 1 mS。
- 当烧录 Ladder 程序至 Flash ROM 时, 如亦有规划同时烧录资料缓存器(部份或全部), 则每次开机时, 有烧录至 Flash ROM 之资料缓存器其内容会被初始化为烧录时之值; 此应用在试俾完毕时将调机参数(存放于资料缓存器)烧录至 Flash ROM 对往后大量生产或维护将有很大助益。
然而有很多应用仅需在第一次开机时将烧录至 Flash ROM 之资料缓存器作初始化动作, 以后开机时该资料缓存器需保持关机前之值。
使用者可控制资料缓存器 R4046 之值以达成上述二种应用, 说明如下:
R4046=5530H: 开机时不会将有烧录至 Flash ROM 之资料缓存器作初始化动作, 亦即资料缓存器保持在关机前之值;
R4046=其它值: 每次开机时, 有烧录至 Flash ROM 之资料缓存器其内容会被初始化为烧录时之值。
如仅需在第一次开机时将烧录至 Flash ROM 之资料缓存器作初始化动作, 则祇需在 Ladder 程序里将 R4046 之值填入 5530H 即可。
- 改善高速脉波输出指令(FUN140)齿轮间隙校正功能之缺失。
- 定位程序参数设定指令(FUN141)之参数 6 (起始/结束速度)无作用。