

107	主上下反馈脉冲偏差过大	容差设定值时，会产生此类报警。容差设置在【设置】的【伺服速度】页面。在【设置】的【信号设置】页面把位置显示设置为编码器当前位置显示为反馈的位置，设置为系统位置当前位置显示为系统发出的脉冲位置，可以对两个位置差找出问题。当容差设置为0时，关闭脉冲反馈检测功能。
108	主进退反馈脉冲偏差过大	
109	副上下反馈脉冲偏差过大	
110	副进退反馈脉冲偏差过大	
111	C轴反馈脉冲偏差过大	
112	B轴反馈脉冲偏差过大	
113	A轴反馈脉冲偏差过大	
120	横入极限报警	横行轴已达到横入极限位置
121	横出极限报警	横行轴已达到横出极限位置
122	主上升极限报警	主上下轴已达到上升极限位置
123	主下降极限报警	主上下轴已达到下降极限位置
124	副上升极限报警	副上下轴已达到上升极限位置
125	副下降极限报警	副上下轴已达到下降极限位置
126	主前进极限报警	主引拔轴已达到前进极限位置
127	主后退极限报警	主引拔轴已达到后退极限位置
128	副前进极限报警	副引拔轴已达到前进极限位置
129	副后退极限报警	副引拔轴已达到后退极限位置
130	横行轴伺服报警	伺服驱动器报警，请检查相应轴的伺服驱动器
131	主上下轴伺服报警	
132	主进退轴伺服报警	
133	副上下轴伺服报警	
134	副进退轴伺服报警	
135	C轴伺服报警	
136	B轴伺服报警	
137	A轴伺服报警	
138	横行轴目标位置超过最大移动位置	伺服轴目标位置超过相应轴的最大移动位置设定值
139	主上下轴目标位置超过最大移动位置	
140	主进退轴目标位置超过最大移动位置	
141	副上下轴目标位置超过最大移动位置	
142	副进退轴目标位置超过最大移动位置	
143	C轴目标位置超过最大移动位置	
144	B轴目标位置超过最大移动位置	
145	A轴目标位置超过最大移动位置	
146	横行轴目标位置超过型内安全区	当前横行轴位置在型内安全区，且主、副上下轴位置超过最大待机位置（或者副下降阀输出），横行轴目标位