

| 機種 | 程式容量 steps | 單相 高速計數器 | A B 相 高速計數器 | 高速 脈波輸出 | 任意 頻率輸出功能 | 即時 變速度功能 | 即時 變位置功能 | 虛 擬 軸 | 浮 點 運 算 & 三 角 函 數 | 直 線 圓 弧 補 間 | 手 搖 輪 M P G | 追 (飛) 剪 | 對 標 功 能 | 脈 波 輸 出 方 式 | |
|------------|---------------|-------------|----------------------|-------------|--------------|-------------|-------------|-------------|---|----------------------------|----------------------------|-----------------------|------------------|----------------------------|--|
| J1n32MR(T) | 8K | 6點(100Kpps) | 2組(100KHz) | 2Kpps | X | X | X | X | X | X | X | X | X | OC | |
| J2n32MR(T) | 16K | 6點(100Kpps) | 4組(100KHz) | 2Kpps | X | X | X | X | O | X | X | X | X | OC | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| J12A32MT | 8K | 6點(100Kpps) | 2組(100KHz) | 2點(100Kpps) | O | X | X | X | X | X | X | X | X | OC | |
| J14A32MT | 8K | 6點(100Kpps) | 2組(100KHz) | 4點(100Kpps) | O | X | X | X | X | X | X | X | X | OC | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| J21A32MT | 16K | 6點(100Kpps) | 3組(100KHz) | 1點(100Kpps) | O | O | O | X | O | X | O | O | O | OC | |
| J22A32MT | 16K | 6點(100Kpps) | 3組(100KHz) | 2點(100Kpps) | O | O | O | 1 | O | X | O | O | O | OC | |
| J24A32MT | 16K | 6點(100Kpps) | 3組(100KHz) | 4點(100Kpps) | O | O | O | 1 | O | X | O | O | O | OC | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| J22A30ML | 16K | 6點(1Mpps) | 3組(1MHz) | 2點(1Mpps) | O | O | O | 1 | O | X | O | O | O | LD | |
| J24A28ML | 16K | 6點(1Mpps) | 3組(1MHz) | 4點(1Mpps) | O | O | O | 1 | O | X | O | O | O | LD | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| J22B32MT | 16K | 6點(100Kpps) | 3組(100KHz) | 2點(100Kpps) | O | O | O | 1 | O | 100Kpps | O | O | O | OC | |
| J24B32MT | 16K | 6點(100Kpps) | 3組(100KHz) | 4點(100Kpps) | O | O | O | 1 | O | 100Kpps | O | O | O | OC | |
| | | | | | | | | | | | | | | | |
| J22B30ML | 16K | 6點(1Mpps) | 3組(1MHz) | 2點(1Mpps) | O | O | O | 1 | O | 400Kpps | O | O | O | LD | |
| J24B28ML | 16K | 6點(1Mpps) | 3組(1MHz) | 4點(1Mpps) | O | O | O | 1 | O | 400Kpps | O | O | O | LD | |

*** 脈波輸出方式 OC(Open Collector) LD(Line Drive)(Differential)

*** 利用 任意頻率輸出 + 即時變速度 + 即時變位置 即可達到手搖輪MPG動作

*** 利用 任意頻率輸出 + 即時變速度 + 即時變位置 + 時間中斷 即可達到追(飛)剪動作或對標功能

*** 驅動虛擬軸 將其它軸設為比例跟隨模式 即可達到多軸同動或直線補間的動作