

目錄

基本參數一覽表

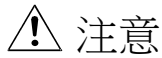
| | | |
|------------------------|-------|--------------------------|
| 基本設定參數([Pr.PA_ _]) | ————— | 5 - 1 連結 |
| 增益・濾波器設定參數([Pr.PB_ _]) | ————— | 5 - 2 連結 |
| 擴張設定參數([Pr.PC_ _]) | ————— | 5 - 3 連結 |
| 輸出入設定參數([Pr.PD_ _]) | ————— | 5 - 5 連結 |
| 擴張設定 2 參數([Pr.PE_ _]) | ————— | 5 - 6 連結 |
| 擴張設定 3 參數([Pr.PF_ _]) | ————— | 5 - 7 連結 |

詳細參數一覽表

| | | |
|------------------------|-------|---------------------------|
| 基本設定參數([Pr.PA_ _]) | ————— | 5 - 8 連結 |
| 增益・濾波器設定參數([Pr.PB_ _]) | ————— | 5 - 15 連結 |
| 擴張設定參數([Pr.PC_ _]) | ————— | 5 - 27 連結 |
| 輸出入設定參數([Pr.PD_ _]) | ————— | 5 - 37 連結 |
| 擴張設定 2 參數([Pr.PE_ _]) | ————— | 5 - 42 連結 |
| 擴張設定 3 參數([Pr.PF_ _]) | ————— | 5 - 43 連結 |

5. 參數

第5章 參數



注意

- 請不要極端的調整及變更參數，會使運轉不安定。
- 參數的各個位數裡記載了固定值的情況下，請絕對不要變更其位數的值。
- 製造商設定用的參數請不要變更。

5.1 參數一覽

重點

- 在參數簡稱的前面有加*的參數請在設定後將電源OFF，再投入電源會變有效。
- 控制模式欄的記號各別表示以下的控制模式。
P: 位置控置模式
S: 速度控制模式
T: 轉矩控制模式

5.1.1 基本設定參數([Pr.PA_ _])

[回目錄](#)

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|-------|------------------|-------|-------------|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PA01 | *STY | 運轉模式 | 1000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA02 | *REG | 回生選配 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA03 | *ABS | 絕對位置檢出系統 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA04 | *AOP1 | 機能選擇A-1 | 2000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA05 | *FBP | 每1回轉的指令輸入脈衝數 | 10000 | | ○ | ○ | ○ |
| PA06 | CMX | 電子齒輪分子(指令脈衝倍率分子) | 1 | | ○ | ○ | ○ |
| PA07 | CDV | 電子齒輪分母(指令脈衝倍率分母) | 1 | | ○ | ○ | ○ |
| PA08 | ATU | 自動調諧模式 | 0001h | | ○ | ○ | ○ |
| PA09 | RSP | 自動調諧應答性 | 16 | | ○ | ○ | ○ |
| PA10 | INP | 定位範圍 | 100 | [pulse] | ○ | ○ | ○ |
| PA11 | TLP | 正轉轉矩限制 | 100.0 | [%] | ○ | ○ | ○ |
| PA12 | TLN | 逆轉轉矩限制 | 100.0 | [%] | ○ | ○ | ○ |
| PA13 | *PLSS | 指令脈衝輸入形態 | 0100h | | ○ | ○ | ○ |
| PA14 | *POL | 回轉方向選擇 | 0 | | ○ | ○ | ○ |
| PA15 | *ENR | 編碼器輸出脈衝 | 4000 | [pulse/rev] | ○ | ○ | ○ |
| PA16 | *ENR2 | 編碼器輸出脈衝2 | 1 | | ○ | ○ | ○ |
| PA17 | | 製造商設定用 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA18 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA19 | *BLK | 參數寫入禁止 | 00AAh | | ○ | ○ | ○ |
| PA20 | *TDS | 強韌驅動設定 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA21 | *AOP3 | 機能選擇A-3 | 0001h | | ○ | ○ | ○ |
| PA22 | | 製造商設定用 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA23 | DRAT | 驅動器記錄任意異警觸發設定 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA24 | AOP4 | 機能選擇A-4 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA25 | | 製造商設定用 | 0 | | ○ | ○ | ○ |
| PA26 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA27 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA28 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA29 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA30 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA31 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PA32 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |

5. 參數

5.1.2 增益・濾波器設定參數([Pr.PB_ _])

回目錄

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|-------|---------------------|-------|--------------------------------|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PB01 | FILT | 適應調諧模式(適應濾波器Ⅱ) | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB02 | VRFT | 制振控制調諧模式(先進制振控制Ⅱ) | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB03 | PST | 位置指令加減速時定數(位置平滑) | 0 | [ms] | ○ | ○ | ○ |
| PB04 | FFC | 前饋增益 | 0 | [%] | ○ | ○ | ○ |
| PB05 | | 製造商設定用 | 500 | | ○ | ○ | ○ |
| PB06 | GD2 | 負荷慣性力矩比 | 7.00 | [倍] | ○ | ○ | ○ |
| PB07 | PG1 | 模型控制增益 | 15.0 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB08 | PG2 | 位置控制增益 | 37.0 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB09 | VG2 | 速度控制增益 | 823 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB10 | VIC | 速度積分補償 | 33.7 | [ms] | ○ | ○ | ○ |
| PB11 | VDC | 速度微分補償 | 980 | | ○ | ○ | ○ |
| PB12 | OVA | 超越量補正 | 0 | [%] | ○ | ○ | ○ |
| PB13 | NH1 | 機械共振抑制濾波器1 | 4500 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB14 | NHQ1 | 凹陷形狀選擇1 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB15 | NH2 | 機械共振抑制濾波器2 | 4500 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB16 | NHQ2 | 凹陷形狀選擇2 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB17 | NHF | 軸共振抑制濾波器 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB18 | LPF | 低通濾波器設定 | 3141 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB19 | VRF11 | 制振控制1 振動頻率設定 | 100.0 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB20 | VRF12 | 制振控制1 共振頻率設定 | 100.0 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB21 | VRF13 | 制振控制1 振動頻率傾卸設定 | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB22 | VRF14 | 制振控制1 共振頻率傾卸設定 | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB23 | VFBF | 低通濾波器選擇 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB24 | *MVS | 微振動抑制控制 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB25 | *BOP1 | 機能選擇B-1 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB26 | *CDP | 增益切換機能 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB27 | CDL | 增益切換條件 | 10 | [kpps]/ [pulse]/ [r/min] | ○ | ○ | ○ |
| PB28 | CDT | 增益切換時定數 | 1 | [ms] | ○ | ○ | ○ |
| PB29 | GD2B | 增益切換 負荷慣性力矩比 | 7.00 | [倍] | ○ | ○ | ○ |
| PB30 | PG2B | 增益切換 位置控制增益 | 0.0 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB31 | VG2B | 增益切換 速度控制增益 | 0 | [rad/s] | ○ | ○ | ○ |
| PB32 | VICB | 增益切換 速度積分補償 | 0.0 | [ms] | ○ | ○ | ○ |
| PB33 | VRF1B | 增益切換 制振控制1 振動頻率設定 | 0.0 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB34 | VRF2B | 增益切換 制振控制1 共振頻率設定 | 0.0 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB35 | VRF3B | 增益切換 制振控制1 振動頻率傾卸設定 | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB36 | VRF4B | 增益切換 制振控制1 共振頻率傾卸設定 | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB37 | | 製造商設定用 | 1600 | | ○ | ○ | ○ |
| PB38 | | | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB39 | | | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB40 | | | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB41 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB42 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB43 | | | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB44 | | | 0.00 | | ○ | ○ | ○ |
| PB45 | CNHF | 指令凹陷濾波器 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB46 | NH3 | 機械共振抑制濾波器3 | 4500 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB47 | NHQ3 | 凹陷形狀選擇3 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB48 | NH4 | 機械共振抑制濾波器4 | 4500 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |
| PB49 | NHQ4 | 凹陷形狀選擇4 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PB50 | NH5 | 機械共振抑制濾波器5 | 4500 | [Hz] | ○ | ○ | ○ |

5. 參數

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|--------|---------------------|-------|---------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | | P | S | T |
| PB51 | NHQ5 | 凹陷形狀選擇5 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB52 | VRF21 | 制振控制2 振動頻率設定 | 100.0 | [Hz] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB53 | VRF22 | 制振控制2 共振頻率設定 | 100.0 | [Hz] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB54 | VRF23 | 制振控制2 振動頻率傾卸設定 | 0.00 | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB55 | VRF24 | 制振控制2 共振頻率傾卸設定 | 0.00 | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB56 | VRF21B | 增益切換 制振控制2 振動頻率設定 | 0.0 | [Hz] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB57 | VRF22B | 增益切換 制振控制2 共振頻率設定 | 0.0 | [Hz] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB58 | VRF23B | 增益切換 制振控制2 振動頻率傾卸設定 | 0.00 | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB59 | VRF24B | 增益切換 制振控制2 共振頻率傾卸設定 | 0.00 | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB60 | PG1B | 增益切換 模型控制增益 | 0.0 | [rad/s] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB61 | | 製造商設定用 | 0.0 | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB62 | | | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB63 | | | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB64 | | | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

5.1.3 擴張設定參數([Pr.PC_ _])

[回目錄](#)

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|-------|---------------|-------|---------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | | P | S | T |
| PC01 | STA | 速度加速時定數 | 0 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC02 | STB | 速度減速時定數 | 0 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC03 | STC | S字加減速時定數 | 0 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC04 | TQC | 轉矩指令時定數 | 0 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC05 | SC1 | 內部速度指令1 | 100 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制1 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC06 | SC2 | 內部速度指令2 | 500 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制2 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC07 | SC3 | 內部速度指令3 | 1000 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制3 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC08 | SC4 | 內部速度指令4 | 200 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制4 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC09 | SC5 | 內部速度指令5 | 300 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制5 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC10 | SC6 | 內部速度指令6 | 500 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制6 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC11 | SC7 | 內部速度指令7 | 800 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 內部速度限制7 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC12 | VCM | 類比速度指令 最大回轉速度 | 0 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | | 類比速度限制 最大回轉速度 | | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC13 | TLC | 類比轉矩指令最大輸出 | 100.0 | [%] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC14 | MOD1 | 類比監視1輸出 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC15 | MOD2 | 類比監視2輸出 | 0001h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC16 | MBR | 電磁煞車PLC輸出 | 0 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC17 | ZSP | 零速度 | 50 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC18 | *BPS | 異警履歷清除 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC19 | *ENRS | 編碼器輸出脈衝選擇 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC20 | *SNO | 局號設定 | 0 | [局] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC21 | | 製造商設定用 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC22 | *COP1 | 機能選擇C-1 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC23 | *COP2 | 機能選擇C-2 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC24 | *COP3 | 機能選擇C-3 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC25 | | 製造商設定用 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC26 | *COP5 | 機能選擇C-5 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PC27 | *COP6 | 機能選擇C-6 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

5. 參數

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|-------|-------------|-------|-------------|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PC28 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PC29 | | | 0000h | | | | |
| PC30 | STA2 | 速度加速時定數2 | 0 | [ms] | | ○ | ○ |
| PC31 | STB2 | 速度減速時定數2 | 0 | [ms] | | ○ | ○ |
| PC32 | CMX2 | 指令輸入脈衝倍率分子2 | 1 | | ○ | | |
| PC33 | CMX3 | 指令輸入脈衝倍率分子3 | 1 | | ○ | | |
| PC34 | CMX4 | 指令輸入脈衝倍率分子4 | 1 | | ○ | | |
| PC35 | TL2 | 內部轉矩限制2 | 100.0 | [%] | ○ | ○ | ○ |
| PC36 | *DMD | 狀態顯示選擇 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PC37 | VCO | 類比速度指令補償 | 0 | [mV] | | ○ | |
| | | 類比速度限制補償 | | | | | ○ |
| PC38 | TPO | 類比轉矩指令補償 | 0 | [mV] | | | ○ |
| | | 類比轉矩限制補償 | | | | ○ | |
| PC39 | MO1 | 類比監視1補償 | 0 | [mV] | ○ | ○ | ○ |
| PC40 | MO2 | 類比監視2補償 | 0 | [mV] | ○ | ○ | ○ |
| PC41 | | 製造商設定用 | 0 | | | | |
| PC42 | | | 0 | | | | |
| PC43 | ERZ | 誤差過大異警檢知標準 | 0 | [rev] | ○ | | |
| PC44 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PC45 | | | 0000h | | | | |
| PC46 | | | 0 | | | | |
| PC47 | | | 0 | | | | |
| PC48 | | | 0 | | | | |
| PC49 | | | 0 | | | | |
| PC50 | | | 0000h | | | | |
| PC51 | | | RSBR | | | | |
| PC52 | | 製造商設定用 | 0 | | | | |
| PC53 | | | 0 | | | | |
| PC54 | RSUP1 | 上下軸預防落下量 | 0 | [0.0001rev] | ○ | | |
| PC55 | | 製造商設定用 | 0 | | | | |
| PC56 | | | 100 | | | | |
| PC57 | | | 0000h | | | | |
| PC58 | | | 0 | | | | |
| PC59 | | | 0000h | | | | |
| PC60 | *COPD | 機能選擇C-D | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PC61 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PC62 | | | 0000h | | | | |
| PC63 | | | 0000h | | | | |
| PC64 | | | 0000h | | | | |
| PC65 | | | 0000h | | | | |
| PC66 | | | 0000h | | | | |
| PC67 | | | 0000h | | | | |
| PC68 | | | 0000h | | | | |
| PC69 | | | 0000h | | | | |
| PC70 | | | 0000h | | | | |
| PC71 | | | 0000h | | | | |
| PC72 | | | 0000h | | | | |
| PC73 | | | 0000h | | | | |
| PC74 | | | 0000h | | | | |
| PC75 | | | 0000h | | | | |
| PC76 | | | 0000h | | | | |
| PC77 | | | 0000h | | | | |
| PC78 | | | 0000h | | | | |
| PC79 | | | 0000h | | | | |
| PC80 | | | 0000h | | | | |

5. 參數

5.1.4 輸出入設定參數([Pr.PD_ _])

回目錄

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|--------|-------------|-------|----|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | | P | S | T |
| PD01 | *DIA1 | 輸入信號自動ON選擇1 | 0000h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD02 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PD03 | *DI1L | 輸入裝置選擇1L | 0202h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD04 | *DI1H | 輸入裝置選擇1H | 0002h | | | | <input type="radio"/> |
| PD05 | *DI2L | 輸入裝置選擇2L | 2100h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD06 | *DI2H | 輸入裝置選擇2H | 0021h | | | | <input type="radio"/> |
| PD07 | *DI3L | 輸入裝置選擇3L | 0704h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD08 | *DI3H | 輸入裝置選擇3H | 0007h | | | | <input type="radio"/> |
| PD09 | *DI4L | 輸入裝置選擇4L | 0805h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD10 | *DI4H | 輸入裝置選擇4H | 0008h | | | | <input type="radio"/> |
| PD11 | *DI5L | 輸入裝置選擇5L | 0303h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD12 | *DI5H | 輸入裝置選擇5H | 0003h | | | | <input type="radio"/> |
| PD13 | *DI6L | 輸入裝置選擇6L | 2006h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD14 | *DI6H | 輸入裝置選擇6H | 0020h | | | | <input type="radio"/> |
| PD15 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PD16 | | | 0000h | | | | |
| PD17 | *DI8L | 輸入裝置選擇8L | 0A0Ah | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD18 | *DI8H | 輸入裝置選擇8H | 0000h | | | | <input type="radio"/> |
| PD19 | *DI9L | 輸入裝置選擇9L | 0B0Bh | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD20 | *DI9H | 輸入裝置選擇9H | 0000h | | | | <input type="radio"/> |
| PD21 | *DI10L | 輸入裝置選擇10L | 2323h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PD22 | *DI10H | 輸入裝置選擇10H | 0023h | | | | <input type="radio"/> |
| PD23 | *DO1 | 輸出裝置選擇1 | 0004h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD24 | *DO2 | 輸出裝置選擇2 | 000Ch | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD25 | *DO3 | 輸出裝置選擇3 | 0004h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD26 | *DO4 | 輸出裝置選擇4 | 0007h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD27 | | 製造商設定用 | 0003h | | | | |
| PD28 | *DO6 | 輸出裝置選擇6 | 0002h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD29 | *DIF | 輸入濾波器設定 | 0004h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD30 | *DOP1 | 機能選擇D-1 | 0000h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD31 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PD32 | *DOP3 | 機能選擇D-3 | 0000h | | <input type="radio"/> | | |
| PD33 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PD34 | DOP5 | 機能選擇D-5 | 0000h | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PD35 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PD36 | | | 0000h | | | | |
| PD37 | | | 0000h | | | | |
| PD38 | | | 0 | | | | |
| PD39 | | | 0 | | | | |
| PD40 | | | 0 | | | | |
| PD41 | | | 0000h | | | | |
| PD42 | | | 0000h | | | | |
| PD43 | | | 0000h | | | | |
| PD44 | | | 0000h | | | | |
| PD45 | | | 0000h | | | | |
| PD46 | | | 0000h | | | | |
| PD47 | | | 0000h | | | | |
| PD48 | | | 0000h | | | | |

5. 參數

5.1.5 擴張設定2參數([Pr.PE_ _])

[回目錄](#)

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|------|---------|-------|----|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PE01 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PE02 | | | 0000h | | | | |
| PE03 | | | 0003h | | | | |
| PE04 | | | 1 | | | | |
| PE05 | | | 1 | | | | |
| PE06 | | | 400 | | | | |
| PE07 | | | 100 | | | | |
| PE08 | | | 10 | | | | |
| PE09 | | | 0000h | | | | |
| PE10 | | | 0000h | | | | |
| PE11 | | | 0000h | | | | |
| PE12 | | | 0000h | | | | |
| PE13 | | | 0000h | | | | |
| PE14 | | | 0111h | | | | |
| PE15 | | | 20 | | | | |
| PE16 | | | 0000h | | | | |
| PE17 | | | 0000h | | | | |
| PE18 | | | 0000h | | | | |
| PE19 | | | 0000h | | | | |
| PE20 | | | 0000h | | | | |
| PE21 | | | 0000h | | | | |
| PE22 | | | 0000h | | | | |
| PE23 | | | 0000h | | | | |
| PE24 | | | 0000h | | | | |
| PE25 | | | 0000h | | | | |
| PE26 | | | 0000h | | | | |
| PE27 | | | 0000h | | | | |
| PE28 | | | 0000h | | | | |
| PE29 | | | 0000h | | | | |
| PE30 | | | 0000h | | | | |
| PE31 | | | 0000h | | | | |
| PE32 | | | 0000h | | | | |
| PE33 | | | 0000h | | | | |
| PE34 | | | 1 | | | | |
| PE35 | | | 1 | | | | |
| PE36 | | | 0.0 | | | | |
| PE37 | | | 0.00 | | | | |
| PE38 | | | 0.00 | | | | |
| PE39 | | | 20 | | | | |
| PE40 | | | 0000h | | | | |
| PE41 | EOP3 | 機能選擇E-3 | 0000h | | ○ | ○ | ○ |
| PE42 | | 製造商設定用 | 0 | | | | |
| PE43 | | | 0.0 | | | | |
| PE44 | | | 0000h | | | | |
| PE45 | | | 0000h | | | | |
| PE46 | | | 0000h | | | | |
| PE47 | | | 0000h | | | | |
| PE48 | | | 0000h | | | | |
| PE49 | | | 0000h | | | | |
| PE50 | | | 0000h | | | | |
| PE51 | | | 0000h | | | | |
| PE52 | | | 0000h | | | | |
| PE53 | | | 0000h | | | | |
| PE54 | | | 0000h | | | | |

5. 參數

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|----|--------|-------|----|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PE55 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PE56 | | | 0000h | | | | |
| PE57 | | | 0000h | | | | |
| PE58 | | | 0000h | | | | |
| PE59 | | | 0000h | | | | |
| PE60 | | | 0000h | | | | |
| PE61 | | | 0.00 | | | | |
| PE62 | | | 0.00 | | | | |
| PE63 | | | 0.00 | | | | |
| PE64 | | | 0.00 | | | | |

5.1.6 擴張設定3參數([Pr.PF_ _])

[回目錄](#)

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|-------|--------|----------------------|-------|---------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | | P | S | T |
| PF01 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PF02 | | | 0000h | | | | |
| PF03 | | | 0000h | | | | |
| PF04 | | | 0 | | | | |
| PF05 | | | 0 | | | | |
| PF06 | | | 0000h | | | | |
| PF07 | | | 1 | | | | |
| PF08 | | | 1 | | | | |
| PF09 | | | 0000h | | | | |
| PF10 | | | 0000h | | | | |
| PF11 | | | 0000h | | | | |
| PF12 | | | 10000 | | | | |
| PF13 | | | 100 | | | | |
| PF14 | | | 100 | | | | |
| PF15 | | | 2000 | | | | |
| PF16 | | | 0000h | | | | |
| PF17 | | | 10 | | | | |
| PF18 | | | 0000h | | | | |
| PF19 | | | 0000h | | | | |
| PF20 | | | 0000h | | | | |
| PF21 | DRT | 驅動器記錄切換時間設定 | 0 | [s] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PF22 | | 製造商設定用 | 200 | | | | |
| PF23 | OSCL1 | 振動強韌驅動器發振檢知標準 | 50 | [%] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| PF24 | *OSCL2 | 振動強韌驅動器機能選擇 | 0000h | | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | |
| PF25 | CVAT | 瞬停強韌驅動器檢出時間 | 200 | [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PF26 | | 製造商設定用 | 0 | | | | |
| PF27 | | | 0 | | | | |
| PF28 | | | 0 | | | | |
| PF29 | | | 0000h | | | | |
| PF30 | | | 0 | | | | |
| PF31 | FRIC | 機械診斷機能 低速時摩擦推定領域判定速度 | 0 | [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PF32 | | 製造商設定用 | 50 | | | | |
| PF33 | | | 0000h | | | | |
| PF34 | | | 0000h | | | | |
| PF 35 | | | 0000h | | | | |
| PF36 | | | 0000h | | | | |
| PF37 | | | 0000h | | | | |
| PF38 | | | 0000h | | | | |
| PF39 | | | 0000h | | | | |
| PF40 | | | 0000h | | | | |

5. 參數

| 號碼 | 簡稱 | 名稱 | 初期值 | 單位 | 控制模式 | | |
|------|----|--------|-------|----|------|---|---|
| | | | | | P | S | T |
| PF41 | | 製造商設定用 | 0000h | | | | |
| PF42 | | | 0000h | | | | |
| PF43 | | | 0000h | | | | |
| PF44 | | | 0000h | | | | |
| PF45 | | | 0000h | | | | |
| PF46 | | | 0000h | | | | |
| PF47 | | | 0000h | | | | |
| PF48 | | | 0000h | | | | |

5.2 參數詳細一覽

| |
|--------------------|
| 重點 |
| ●在"設定位數"欄的"x"裡輸入值。 |

5.2.1 基本設定參數([Pr.PA_ _])

回目錄

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|----------------------|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PA01 *STY 運轉模式 | ___x | 控制模式選擇 選擇控制模式。 0: 位置控制模式 1: 位置控制模式和速度控制模式 2: 速度控制模式 3: 速度控制模式和轉矩控制模式 4: 轉矩控制模式 5: 轉矩控制模式和位置控制模式 | 0h | ○ | ○ | ○ |
| | __x | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _x | | 0h | | | |
| | x | | 1h | | | |
| PA02 *REG 回生選配 | __xx | 回生選配選擇 選擇回生選配。 設定錯誤的話回生選配有可能燒毀。 選擇沒有與伺服驅動器組合的回生選配的話，會出現[AL.37 參數異常]。 00: 不使用回生選配 * 100W的伺服驅動器的情况，不使用回生抵抗器。 * 0.2kW~7kW的伺服驅動器的情况，使用內藏回生抵抗器。 01: FR-RC/FR-CV/FR-BU2 使用FR-RC, FR-CV及FR-BU2的情况下，用[Pr.PC27]的"不足電壓異警檢出方式 選擇"來選擇"方式2(__1)"。 02: MR-RB032 03: MR-RB12 04: MR-RB32 05: MR-RB30 06: MR-RB50(冷卻風扇為必要) 08: MR-RB31 09: MR-RB51(冷卻風扇為必要) 0B: MR-RB3N 0C: MR-RB5N(冷卻風扇為必要) | 00h | ○ | ○ | ○ |
| | _x | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x | | 0h | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|------------|--|--------------------------------|-----------------------|-----------------------|---|-----|------------|------|--|-------------|------|-------|-----|--------------------------------|--------------------------------|-------|-----|--------------------------|--------------------------|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | |
| PA03 *ABS 絕對位置檢出系統 | ___x | 絕對位置檢出系統選擇 在位置控制模式使用絕對位置檢出系統的情況下，設定這個參數。 0: 無效(增量式系統) 1: 有效(用DIO絕對位置檢出系統) | 0h | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA04 *AOP1 機能選擇A-1 | ___x | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | 強制停止減速機能選擇 0: 強制停止減速機能無效(使用EM1。) 2: 強制停止減速機能有效(使用EM2。) 詳細請參照表5.1。 | 2h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p>表5.1 減速方法</p> <table border="1" style="margin: auto;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設定值</th> <th rowspan="2">EM2/EM1的選擇</th> <th colspan="2">減速方法</th> </tr> <tr> <th>EM2或EM1為OFF</th> <th>異警發生</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 ___</td> <td>EM1</td> <td>不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。</td> <td>不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。</td> </tr> <tr> <td>2 ___</td> <td>EM2</td> <td>在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。</td> <td>在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。</td> </tr> </tbody> </table> | | | | | | | 設定值 | EM2/EM1的選擇 | 減速方法 | | EM2或EM1為OFF | 異警發生 | 0 ___ | EM1 | 不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | 不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | 2 ___ | EM2 | 在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | 在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 |
| 設定值 | EM2/EM1的選擇 | 減速方法 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | EM2或EM1為OFF | 異警發生 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 ___ | EM1 | 不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | 不執行強制停止減速， MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 ___ | EM2 | 在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | 在強制停止減速後MBR(電磁煞車互鎖)為OFF。 | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA05 *FBP 每1回轉的指令輸入脈衝數 | | 用設定的指令輸入脈衝伺服馬達1回轉。 用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"每1回轉的指令輸入脈衝數(1 ___)"的話，這個參數的設定值會成為有效。 設定範圍: 1000~1000000 | 10000 | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA06 CMX 電子齒輪分子 (指令脈衝倍率分子) | | 電子齒輪分子設定。 這個參數用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"電子齒輪(0 ___)"或"J3A電子齒輪設定互換模式(2 ___)"時成為有效。 電子齒輪的設定範圍的大概值如下所示。 $\frac{1}{10} < \frac{CMX}{CDV} < 4000$ 設定範圍外的值的話，加減速時有聲音、且無法用設定的速度及加減速時定數運轉。 <div style="text-align: center;"> <p>Pt (伺服馬達分解能): 4194304[pulses/rev]</p> </div> 電子齒輪的設定為了避免因為誤設定而發生預期外的動作，請務必在伺服OFF狀態下執行。 設定範圍: 1~16777215 | 1 | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--------------------|---|-------------|------|---|---|-----|--------|---------|------|--------------------|---|------|---------|---|------|---------|--|------|------|--|------|----------|--|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA07 CDV 電子齒輪分母 (指令脈衝倍率分母) | | 電子齒輪分母設定。 這個參數用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"電子齒輪(0___)"或"J3A 電子齒輪設定值互換模式(2___)"時成為有效。 設定範圍: 1~16777215 | 1 | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA08 ATU 自動調諧模式 | ___x | 增益調整模式選擇 選擇增益調整模式 0: 2增益調整模式1(補間模式) 1: 自動調諧模式1 2: 自動調諧模式2 3: 手動模式 4: 2增益調整模式2 詳細請參照表5.2。 | 1h | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.2 增益調整模式選擇 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 10%;">設定值</th> <th style="width: 30%;">增益調整模式</th> <th style="width: 60%;">自動調整的參數</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___0</td> <td>2增益調整模式1 (補間模式)</td> <td>[Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償]</td> </tr> <tr> <td>___1</td> <td>自動調諧模式1</td> <td>[Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償]</td> </tr> <tr> <td>___2</td> <td>自動調諧模式2</td> <td>[Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償]</td> </tr> <tr> <td>___3</td> <td>手動模式</td> <td></td> </tr> <tr> <td>___4</td> <td>2增益調整模式2</td> <td>[Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償]</td> </tr> </tbody> </table> | | | | | | | 設定值 | 增益調整模式 | 自動調整的參數 | ___0 | 2增益調整模式1 (補間模式) | [Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | ___1 | 自動調諧模式1 | [Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | ___2 | 自動調諧模式2 | [Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | ___3 | 手動模式 | | ___4 | 2增益調整模式2 | [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] |
| 設定值 | 增益調整模式 | 自動調整的參數 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ___0 | 2增益調整模式1 (補間模式) | [Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ___1 | 自動調諧模式1 | [Pr.PB06 負荷慣性力矩比] [Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ___2 | 自動調諧模式2 | [Pr.PB07 模式控制增益] [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ___3 | 手動模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ___4 | 2增益調整模式2 | [Pr.PB08 位置控制增益] [Pr.PB09 速度控制增益] [Pr.PB10 速度積分補償] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

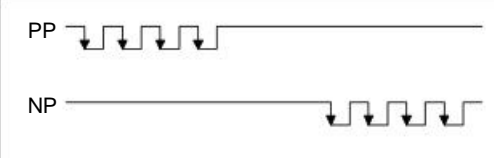
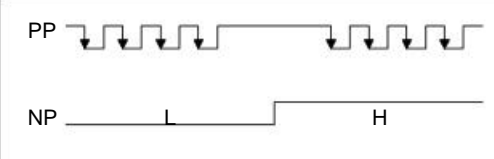
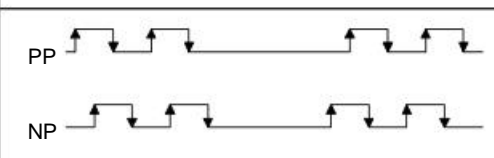
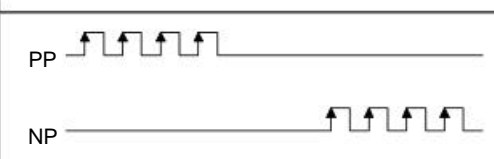
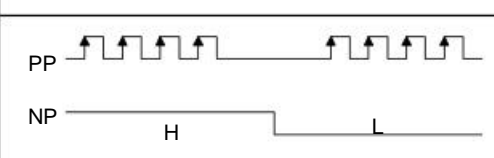
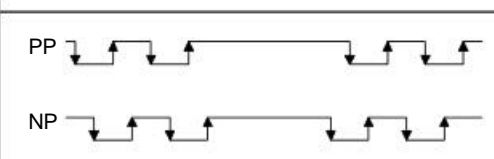
5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------------|--|---|-------|----------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|-----|-------|--|-----|----------------|-----|----------------|---|-----|-----|----|-----|------|---|---|-----|----|---|------|---|-----|----|------|---|-----|----|------|---|------|----|-------|---|------|----|-------|---|------|----|-------|---|------|----|-------|---|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|-----|------|
| | | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA09 RSP 自動調諧應答性 | 設定自動調諧的應答性。 | | | 16 | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設定值</th> <th colspan="2">機械的特性</th> <th rowspan="2">設定值</th> <th colspan="2">機械的特性</th> </tr> <tr> <th>應答性</th> <th>機械共振頻率的目標值[Hz]</th> <th>應答性</th> <th>機械共振頻率的目標值[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>低應答</td><td>2.7</td><td>21</td><td>中應答</td><td>67.1</td></tr> <tr><td>2</td><td rowspan="19" style="text-align: center;">↑</td><td>3.6</td><td>22</td><td rowspan="19" style="text-align: center;">↑</td><td>75.6</td></tr> <tr><td>3</td><td>4.9</td><td>23</td><td>85.2</td></tr> <tr><td>4</td><td>6.6</td><td>24</td><td>95.9</td></tr> <tr><td>5</td><td>10.0</td><td>25</td><td>108.0</td></tr> <tr><td>6</td><td>11.3</td><td>26</td><td>121.7</td></tr> <tr><td>7</td><td>12.7</td><td>27</td><td>137.1</td></tr> <tr><td>8</td><td>14.3</td><td>28</td><td>154.4</td></tr> <tr><td>9</td><td>16.1</td><td>29</td><td>173.9</td></tr> <tr><td>10</td><td>18.1</td><td>30</td><td>195.9</td></tr> <tr><td>11</td><td>20.4</td><td>31</td><td>220.6</td></tr> <tr><td>12</td><td>23.0</td><td>32</td><td>248.5</td></tr> <tr><td>13</td><td>25.9</td><td>33</td><td>279.9</td></tr> <tr><td>14</td><td>29.2</td><td>34</td><td>315.3</td></tr> <tr><td>15</td><td>32.9</td><td>35</td><td>355.1</td></tr> <tr><td>16</td><td>37.0</td><td>36</td><td>400.0</td></tr> <tr><td>17</td><td>41.7</td><td>37</td><td>446.6</td></tr> <tr><td>18</td><td>47.0</td><td>38</td><td>501.2</td></tr> <tr><td>19</td><td>52.9</td><td>39</td><td>571.5</td></tr> <tr><td>20</td><td>中應答</td><td>59.6</td><td>40</td><td>高應答</td><td>642.7</td></tr> </tbody> </table> | 設定值 | 機械的特性 | | | | | 設定值 | 機械的特性 | | 應答性 | 機械共振頻率的目標值[Hz] | 應答性 | 機械共振頻率的目標值[Hz] | 1 | 低應答 | 2.7 | 21 | 中應答 | 67.1 | 2 | ↑ | 3.6 | 22 | ↑ | 75.6 | 3 | 4.9 | 23 | 85.2 | 4 | 6.6 | 24 | 95.9 | 5 | 10.0 | 25 | 108.0 | 6 | 11.3 | 26 | 121.7 | 7 | 12.7 | 27 | 137.1 | 8 | 14.3 | 28 | 154.4 | 9 | 16.1 | 29 | 173.9 | 10 | 18.1 | 30 | 195.9 | 11 | 20.4 | 31 | 220.6 | 12 | 23.0 | 32 | 248.5 | 13 | 25.9 | 33 | 279.9 | 14 | 29.2 | 34 | 315.3 | 15 | 32.9 | 35 | 355.1 | 16 | 37.0 | 36 | 400.0 | 17 | 41.7 | 37 | 446.6 | 18 | 47.0 | 38 | 501.2 | 19 | 52.9 | 39 | 571.5 | 20 | 中應答 | 59.6 |
| 設定值 | 機械的特性 | | 設定值 | 機械的特性 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 應答性 | 機械共振頻率的目標值[Hz] | | 應答性 | 機械共振頻率的目標值[Hz] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 低應答 | 2.7 | 21 | 中應答 | 67.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | ↑ | 3.6 | 22 | ↑ | 75.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | | 4.9 | 23 | | 85.2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | | 6.6 | 24 | | 95.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | | 10.0 | 25 | | 108.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | | 11.3 | 26 | | 121.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | | 12.7 | 27 | | 137.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 8 | | 14.3 | 28 | | 154.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 9 | | 16.1 | 29 | | 173.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | | 18.1 | 30 | | 195.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | | 20.4 | 31 | | 220.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | | 23.0 | 32 | | 248.5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | | 25.9 | 33 | | 279.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | | 29.2 | 34 | | 315.3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | | 32.9 | 35 | | 355.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 16 | | 37.0 | 36 | | 400.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | | 41.7 | 37 | | 446.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 18 | | 47.0 | 38 | | 501.2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 | | 52.9 | 39 | | 571.5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20 | | 中應答 | 59.6 | | 40 | 高應答 | 642.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA10 INP 定位範圍 | | 定位範圍用指令脈衝單位設定。 用[Pr.PC24]的設定可以變更伺服馬達編碼器脈衝單位。 設定範圍: 0~65535 | | 100 [pulse] | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA11 TLP 正轉轉矩限制 | | 可以限制伺服馬達的發生轉矩。請參照3.6.1項(5)後使用這個參數。 用類比監視輸出將轉矩輸出的情況下,用[Pr.PA11 正轉轉矩限制值]及[Pr.PA12 逆轉轉矩限制值]裡,大的值的轉矩會變成最大輸出電壓(8V)。 最大轉矩=100.0[%]設定。伺服馬達的CCW力行時,在限制CW回生時的轉矩的情況下設定。設定在"0.0"的話不會發生轉矩。 設定範圍: 0.0~100.0 | | 100.0 [%] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PA12 TLN 逆轉轉矩限制 | | 可以限制伺服馬達的發生轉矩。請參照3.6.1項(5)後使用這個參數。 用類比監視輸出將轉矩輸出的情況下,用[Pr.PA11正轉轉矩限制值]及[Pr.PA12 逆轉轉矩限制值]裡,大的值的轉矩會變成最大輸出電壓(8V)。 最大轉矩=100.0[%]設定。伺服馬達的CW力行時,在限制CCW回生時的轉矩的情況下設定。設定在"0.0"的話不會發生轉矩。 設定範圍: 0.0~100.0 | | 100.0 [%] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-------------------------------|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PA13 *PLSS 指令脈衝輸入 狀態 | ___x | 指令輸入脈衝列形態選擇 0: 正轉, 逆轉脈衝列 1: 附符號脈衝列 2: A相, B相脈衝列 設定值請參照表5.3。 | 0h | ○ | | |
| | __x_ | 脈衝列邏輯選擇 0: 正邏輯 1: 負邏輯 設定值請參照表5.3。 | 0h | ○ | | |
| | _x__ | 指令輸入脈衝列濾波器選擇 選擇符合指令脈衝頻率的濾波器, 可以提升雜訊耐力。 0: 指令輸入脈衝列為4Mpps以下的情況 1: 指令輸入脈衝列為1Mpps以下的情況 2: 指令輸入脈衝列為500kpps以下的情況 "1"對應到1Mpps為止的指令。1Mpps~4Mpps的指令輸入的情況下請設定"0"。 | 1h | ○ | | |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | | | |

表5.3 指令輸入脈衝列形態選擇

| 設定值 | 脈衝列形態 | 正轉指令時 | 逆轉指令時 |
|-------|----------------|--|-------|
| 0010h | 正轉脈衝列 逆轉脈衝列 |  | |
| 0011h | 脈衝列+符號 |  | |
| 0012h | A相脈衝列 B相脈衝列 |  | |
| 0000h | 正轉脈衝列 逆轉脈衝列 |  | |
| 0001h | 脈衝列+符號 |  | |
| 0002h | A相脈衝列 B相脈衝列 |  | |

表中的箭頭表示取得脈衝的時機。A相及B相脈衝列, 4倍變換後讀取。

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|---------------------------------------|--|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PA20 *TDS 強韌驅動器 設定 | 依據電源及負荷變動的狀態，會有用強韌驅動機能也無法迴避異警的情況。 用[Pr.PD23]~[Pr.PD26]及[Pr.PD28]，可以將MTTR(強韌驅動)分配在CN1-22接腳~CN1-25接腳及CN1-49接腳。 | | | | | |
| | ___x | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | __x_ | 振動強韌驅動機能 0: 無效 1: 有效 在這個位數選擇"1"的話，超過用[Pr.PF23]設定的發振標準時，會自動地變更[Pr.PB13 機械共振抑制濾波器1]，[Pr.PB15 機械共振抑制濾波器2]的設定值，且抑制振動。 要將發振檢知異警在警告輸出的情況下，可以用[Pr.PF24 振動強韌驅動機能選擇]變更。 詳細請參照7.3節。 | 0h | ○ | ○ | |
| | _x__ | 瞬停強韌驅動器選擇 0: 無效 1: 有效 在這個位數選擇"1"的話，即使在運轉中發生瞬時停止的情況可以使用電容器裡充電的電源能量，可以避免[AL.10 不足電壓]的發生。用[Pr.PF25 瞬停強韌驅動器檢出時間]可以設定到[AL.10 不足電壓]發生為止的時間。 | 0h | ○ | ○ | ○ |
| PA21 *AOP3 機能選擇A-3 | ___x | One touch調整機能選擇 0: 無效 1: 有效 這個位數為"0"的情況下，無法實施One touch調整。 | 1h | ○ | ○ | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x___ | 電子齒輪選擇 0: 電子齒輪([Pr.PA06]及[Pr.PA07]) 1: 每1回轉的指令輸入脈衝數([Pr.PA05]) 2: J3A電子齒輪設定值互換模式 (電子齒輪([Pr.PA06]及[Pr.PA07] × 16)) 藉由設定這個參數，可以使用在MR-J3-A設定的電子齒輪設定值。 | 0h | ○ | | |
| PA23 DRAT 驅動器記錄任 意異警觸發設 定 | __xx | 異警詳細號碼設定 在驅動器記錄機能，想要用任意異警詳細號碼實施觸發時設定。 這個位數為"00"的情況下，只有任意異警號碼設定為有效。 | 00h | ○ | ○ | ○ |
| | xx__ | 異警號碼設定 在驅動器記錄機能，想要用任意異警號碼實施觸發時設定。 "00"選擇的情況下，驅動器記錄的任意異警觸發為無效。 | 00h | ○ | ○ | ○ |
| | 設定例: [AL.50 過負荷1]發生時想要起動驅動器記錄的情況下，請將這個參數設定在"5000"。 [AL.50.3 運轉時過負荷電熱調節器異常4]發生時想要起動驅動器記錄的情況下，請將這個參數設定在"5003"。 | | | | | |

5. 參數

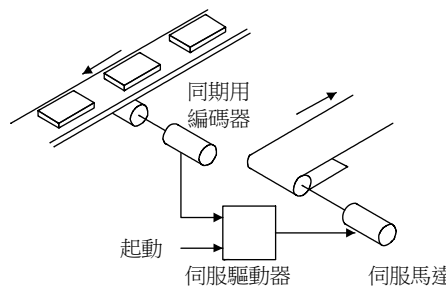
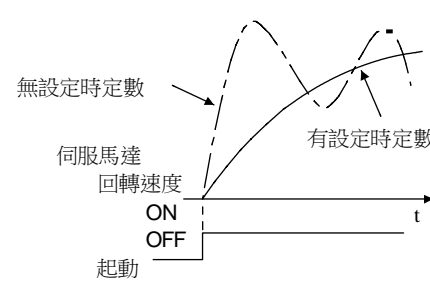
| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-------------------------|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PA24 AOP4 機能選擇A-4 | ___x | 振動抑制模式選擇 0: 標準模式 1: 3慣性模式 2: 低應答模式 選擇標準模式、低應答模式的情況，無法使用抑制控制2。 選擇3慣性模式的情況，無法使用進給前進增益。 用3慣性模式及低應答模式執行從控制器切換控制模式的情況，請在停止狀態切換。 | 0h | ○ | ○ | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _x__ | | 0h | | | |
| | x___ | | 0h | | | |

5.2.2 增益・濾波器設定參數([Pr.PB_ _])

[回目錄](#)

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|------|---|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PB01 FILT 適應調諧模式 (適應濾波器 II) | ___x | 濾波器調諧模式選擇 執行適應調諧模式的設定。 選擇機械共振抑制濾波器1的調整模式。詳細請參照7.1.2項。 0: 無效 1: 自動設定(轉矩控制的情況請不要使用自動設定。) 2: 手動設定 | 0h | ○ | ○ | ○ |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _x__ | | 0h | | | |
| | x___ | | 0h | | | |
| PB02 VRFT 制振控制調諧 模式(先進制 振控制II) | ___x | 制振控制1調諧模式選擇 選擇制振控制1的調諧模式。詳細請參照7.1.5項。 0: 無效 1: 自動設定 2: 手動設定 | 0h | ○ | | |
| | __x_ | 制振控制2調諧模式選擇 選擇制振控制2的調諧模式。用[Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"選擇"3慣性模式(_ __ 1)"的話，這個位數的設定值為有效。詳細請參照7.1.5。 0: 無效 1: 自動設定 2: 手動設定 | 0h | ○ | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x___ | | 0h | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | |
|---------------------------------|---------|--|-------------|-----------------------|----------------------|------|---------------|---------------|------|------------|----------------|-------------|-----------------------|-----------------------|--|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | |
| PB03 PST 位置指令加減速時定數(位置平滑) | | <p>對位置指令設定一次遲延濾波器的定數。</p> <p>用[Pr.PB25 機能選擇B-1]可以選擇"一次遲延"或"直線加減速"的控制方式。直線加減速選擇時的設定範圍為0ms~10ms。設定10ms以上的值的話，設定值會辨識為10ms。直線加減速選擇時，請不要將"控制模式選擇"([Pr.PA01])變更到"__0"以外。在位置控制模式切換時，伺服馬達急停止。</p> <p>(例) 從同期用編碼器等指令的情況，即使在線運轉中起動也可以平滑地進入同期運轉。</p>   <p>設定範圍: 0~65535</p> | 0 [ms] | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | |
| PB04 FFC 前饋增益 | | <p>設定前饋增益。</p> <p>設定100%實施定速運轉的話，滑差脈衝幾乎為0。但是，執行急加減速的話。超越會變大。作為大概值，將進給前饋增益設定在100%的情況下，到額定速度為止的加速時定數請設定在1s。</p> <p>設定範圍: 0~100</p> | 0 [%] | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | |
| PB06 GD2 負荷慣性力矩比 | | <p>設定對伺服馬達的負荷慣性力矩比。</p> <p>由於[Pr.PA08]的設定值，這個參數會自動設定或手動設定。詳細請參照下表。這個參數自動設定的情況下，在0.00~100.00變化。</p> <p>設定範圍: 0.00~300.00</p> <table border="1" data-bbox="383 1523 1069 1724"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>這個參數的狀態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>__0 (2增益調整模式1(補間模式))</td> <td rowspan="2">自動設定</td> </tr> <tr> <td>__1 (自動增益模式1)</td> </tr> <tr> <td>__2 (自動增益模式2)</td> <td rowspan="3">手動設定</td> </tr> <tr> <td>__3 (手動模式)</td> </tr> <tr> <td>__4 (2增益調整模式2)</td> </tr> </tbody> </table> | Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | __0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 自動設定 | __1 (自動增益模式1) | __2 (自動增益模式2) | 手動設定 | __3 (手動模式) | __4 (2增益調整模式2) | 7.00 [倍] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | | | | | | | | | | | | | | |
| __0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 自動設定 | | | | | | | | | | | | | | |
| __1 (自動增益模式1) | | | | | | | | | | | | | | | |
| __2 (自動增益模式2) | 手動設定 | | | | | | | | | | | | | | |
| __3 (手動模式) | | | | | | | | | | | | | | | |
| __4 (2增益調整模式2) | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | |
|------------------------|---------|---|-----------------|-----------------------|-----------------------|---|---------|---------|------------------------|------|
| | | | | P | S | T | | | | |
| PB07 PG1 模型控制增益 | | 設定到目標位置為止的應答增益。 設定值大的話，對位置指令的追蹤性提升，但是過大的話會容易發生振動、發振。 由於[Pr.PA08]的設定值，這個參數會自動設定或手動設定。詳細請參照下表。 設定範圍: 1.0~2000.0 | 15.0 [rad/s] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>這個參數的狀態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___ 0 (2增益調整模式1(補間模式))</td> <td>手動設定</td> </tr> <tr> <td>___ 1 (自動調諧模式1)</td> <td rowspan="2">自動設定</td> </tr> <tr> <td>___ 2 (自動調諧模式2)</td> </tr> <tr> <td>___ 3 (手動模式)</td> <td rowspan="2">手動設定</td> </tr> <tr> <td>___ 4 (2增益調整模式2)</td> </tr> </tbody> </table> | | | | | Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | ___ 0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 手動設定 |
| Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | | | | | | | | | |
| ___ 0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 手動設定 | | | | | | | | | |
| ___ 1 (自動調諧模式1) | 自動設定 | | | | | | | | | |
| ___ 2 (自動調諧模式2) | | | | | | | | | | |
| ___ 3 (手動模式) | 手動設定 | | | | | | | | | |
| ___ 4 (2增益調整模式2) | | | | | | | | | | |
| PB08 PG2 位置控制增益 | | 設定位置迴路的增益。 對負荷外亂提升位置應答性時設定。 設定值大的話對負荷外亂的應答性會提高，但是過大的話會容易發生振動和噪音。 由於[Pr.PA08]的設定值，這個參數會自動設定或手動設定。詳細請參照下表。 設定範圍: 1.0~2000.0 | 37.0 [rad/s] | <input type="radio"/> | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>這個參數的狀態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___ 0 (2增益調整模式1(補間模式))</td> <td rowspan="3">自動設定</td> </tr> <tr> <td>___ 1 (自動調諧模式1)</td> </tr> <tr> <td>___ 2 (自動調諧模式2)</td> </tr> <tr> <td>___ 3 (手動模式)</td> <td rowspan="2">手動設定</td> </tr> <tr> <td>___ 4 (2增益調整模式2)</td> </tr> </tbody> </table> | | | | | Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | ___ 0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 自動設定 |
| Pr.PA08 | 這個參數的狀態 | | | | | | | | | |
| ___ 0 (2增益調整模式1(補間模式)) | 自動設定 | | | | | | | | | |
| ___ 1 (自動調諧模式1) | | | | | | | | | | |
| ___ 2 (自動調諧模式2) | | | | | | | | | | |
| ___ 3 (手動模式) | 手動設定 | | | | | | | | | |
| ___ 4 (2增益調整模式2) | | | | | | | | | | |
| PB09 VG2 速度控制增益 | | 設定速度迴路的增益。 低剛性的機械、後座力大的機械等發生振動時設定。設定值大的話應答性提高，但是過大的話會容易發生振動及噪音。 由於[Pr.PA08]的設定值，這個參數會自動設定或手動設定。詳細請參照[Pr.PB08]的表。 設定範圍: 20~65535 | 823 [rad/s] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | |
| PB10 VIC 速度積分補償 | | 設定速度迴路的積分時定數。 設定值小的話應答性提高，但是會容易發生振動及噪音。 由於[Pr.PA08]的設定值，這個參數會自動設定或手動設定。詳細請參照[Pr.PB08]的表。 設定範圍: 0.1~1000.0 | 33.7 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | |
| PB11 VDC 速度微分補償 | | 設定微分補償。 將PC(比例控制)ON，成為有效。 設定範圍: 0~1000 | 980 | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | |
| PB12 OVA 超越量補正 | | 對伺服馬達額定回轉速度用%單位設定黏性摩擦轉矩。 但是，應答性低的情況，或有轉矩限制狀態的情況下，這個參數的效果會降低。 設定範圍: 0~100 | 0 [%] | <input type="radio"/> | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-----------------------------|------|--|--------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB13 NH1 機械共振抑制濾波器1 | | 機械共振抑制濾波器1 機械共振抑制濾波器1的凹陷頻率設定。 用[Pr.PB01]的"濾波器調諧模式選擇"選擇"自動設定(____1)"的話，調整結果會反映出來。 用[Pr.PB01]的"濾波器調諧模式選擇"選擇"手動設定(____2)"的話，這個設定值為有效。 設定範圍: 10~4500 | 4500 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB14 NHQ1 凹陷形狀選擇 1 | | 設定機械共振抑制濾波器1的形狀。 用[Pr.PB01]的"濾波器調諧模式選擇"在選擇"自動設定(____1)"時，調整結果會反映出來。 在選擇手動設定時，請用手動設定。 | | | | |
| | ___x | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | __x_ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _x__ | 凹陷寬度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$ | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB15 NH2 機械共振抑制濾波器2 | | 機械共振抑制濾波器2的凹陷頻率設定。 用[Pr.PB16]的"機械共振抑制濾波器2選擇"選擇"有效(____1)"的話，這個參數的設定值為有效。 設定範圍: 10~4500 | 4500 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB16 NHQ2 凹陷形狀選擇 2 | | 設定機械共振抑制濾波器2的形狀。 | | | | |
| | ___x | 機械共振抑制濾波器2選擇 0: 無效 1: 有效 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | __x_ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _x__ | 凹陷寬度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$ | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|--|-----------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|-----------|-----------|--------------|--------|--------|-------|--------|-------|----|----|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|----|-----|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PB17 NHF 軸共振抑制濾波器 | 設定軸共振抑制濾波器。 在抑制高頻率的機械振動時使用。 [Pr.PB23]的"軸共振抑制濾波器選擇"為"自動設定(__ 0)"的情況，會由使用的伺服馬達和負荷慣性力矩比自動計算。"手動設定(__ 1)"的情況下，請用手動設定。 [Pr.PB23]的"軸共振抑制濾波器選擇"為"無效(__ 2)"的情況，這個設定值會變無效。 [Pr.PB49]的"機械共振抑制濾波器4選擇"裡選擇"有效(__ 1)"的情況下，無法使用軸共振抑制濾波器。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __ x x | 軸共振抑制濾波器設定頻率選擇 設定值請參照表5.5。 請將頻率設定在接近想要設定的頻率。 | 00h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.5 軸共振抑制濾波器設定用頻率選擇 <table border="1" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th>設定值</th> <th>頻率[Hz]</th> <th>設定值</th> <th>頻率[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>無效</td><td>10</td><td>562</td></tr> <tr><td>01</td><td>無效</td><td>11</td><td>529</td></tr> <tr><td>02</td><td>4500</td><td>12</td><td>500</td></tr> <tr><td>03</td><td>3000</td><td>13</td><td>473</td></tr> <tr><td>04</td><td>2250</td><td>14</td><td>450</td></tr> <tr><td>05</td><td>1800</td><td>15</td><td>428</td></tr> <tr><td>06</td><td>1500</td><td>16</td><td>409</td></tr> <tr><td>07</td><td>1285</td><td>17</td><td>391</td></tr> <tr><td>08</td><td>1125</td><td>18</td><td>375</td></tr> <tr><td>09</td><td>1000</td><td>19</td><td>360</td></tr> <tr><td>0A</td><td>900</td><td>1A</td><td>346</td></tr> <tr><td>0B</td><td>818</td><td>1B</td><td>333</td></tr> <tr><td>0C</td><td>750</td><td>1C</td><td>321</td></tr> <tr><td>0D</td><td>692</td><td>1D</td><td>310</td></tr> <tr><td>0E</td><td>642</td><td>1E</td><td>300</td></tr> <tr><td>0F</td><td>600</td><td>1F</td><td>290</td></tr> </tbody> </table> | | | | | | | 設定值 | 頻率[Hz] | 設定值 | 頻率[Hz] | 00 | 無效 | 10 | 562 | 01 | 無效 | 11 | 529 | 02 | 4500 | 12 | 500 | 03 | 3000 | 13 | 473 | 04 | 2250 | 14 | 450 | 05 | 1800 | 15 | 428 | 06 | 1500 | 16 | 409 | 07 | 1285 | 17 | 391 | 08 | 1125 | 18 | 375 | 09 | 1000 | 19 | 360 | 0A | 900 | 1A | 346 | 0B | 818 | 1B | 333 | 0C | 750 | 1C | 321 | 0D | 692 | 1D | 310 | 0E | 642 | 1E | 300 | 0F | 600 | 1F | 290 |
| 設定值 | 頻率[Hz] | 設定值 | 頻率[Hz] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 00 | 無效 | 10 | 562 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 01 | 無效 | 11 | 529 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 02 | 4500 | 12 | 500 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 03 | 3000 | 13 | 473 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04 | 2250 | 14 | 450 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 05 | 1800 | 15 | 428 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06 | 1500 | 16 | 409 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07 | 1285 | 17 | 391 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 08 | 1125 | 18 | 375 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 09 | 1000 | 19 | 360 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0A | 900 | 1A | 346 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0B | 818 | 1B | 333 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0C | 750 | 1C | 321 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0D | 692 | 1D | 310 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0E | 642 | 1E | 300 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0F | 600 | 1F | 290 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PB18 LPF 低通濾波器 設定 | 執行低通濾波器的設定。 相關的參數的設定值和這個參數的狀態，請參照下表。 設定範圍: 100~18000 | | 3141 [rad/s] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <table border="1" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th>[Pr.PB23]</th> <th>[Pr.PB18]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>__ 0 _ (初期值)</td> <td>自動設定</td> </tr> <tr> <td>__ 1 _</td> <td>設定值有效</td> </tr> <tr> <td>__ 2 _</td> <td>設定值無效</td> </tr> </tbody> </table> | | | | | | [Pr.PB23] | [Pr.PB18] | __ 0 _ (初期值) | 自動設定 | __ 1 _ | 設定值有效 | __ 2 _ | 設定值無效 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| [Pr.PB23] | [Pr.PB18] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| __ 0 _ (初期值) | 自動設定 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| __ 1 _ | 設定值有效 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| __ 2 _ | 設定值無效 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PB19 VRF11 制振控制1 振動頻率設定 | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制1的振動頻率。 [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡選擇"自動設定(__ 1)"時，這個參數會自動設定。在選擇"手動設定(__ 2)"時，請用手動設定。詳細請參照7.1.5項。 設定範圍: 0.1~300.0 | | 100.0 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|---------|--|---------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB20 VRF12 制振控制1 共振頻率設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制1的共振頻率。 [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ _ 1)"時，這個參數會自動設定。在選擇"手動設定(_ _ _ 2)"時請用手動設定。詳細請參照7.1.5項。 設定範圍: 0.1~300.0 | 100.0 [Hz] | <input type="radio"/> | | |
| PB21 VRF13 制振控制1 振動頻率傾倒 設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制1的振動頻率的傾倒設定。 [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ _ 1)"時，這個參數會自動設定。在選擇"手動設定(_ _ _ 2)"時請用手動設定。詳細請參照7.1.5項。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | <input type="radio"/> | | |
| PB22 VRF14 制振控制1 共振頻率傾倒 設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制1的共振頻率的傾倒設定。 [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ _ 1)"時，這個參數會自動設定。在選擇"手動設定(_ _ _ 2)"時請用手動設定。詳細請參照7.1.5項。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | <input type="radio"/> | | |
| PB23 VFBF 低通濾波器 選擇 | _ _ _ x | 軸共振抑制濾波器選擇 選擇軸共振抑制濾波器。 0: 自動設定 1: 手動設定 2: 無效 用[Pr.PB49]的"機械共振抑制濾波器4選擇"在選擇"有效(_ _ _ 1)"時，無法使用軸共振抑制濾波器。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ _ x _ | 低通濾波器選擇 選擇低通濾波器。 0: 自動設定 1: 手動設定 2: 無效 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PB24 *MVS 微振動抑制 控制 | _ _ _ x | 微振動抑制控制選擇 選擇微振動抑制控制。 0: 無效 1: 有效 微振動抑制控制用[Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"選擇"手動模式(_ _ _ 3)"的話會成為有效。微振動抑制控制選擇無法在速度控制模式裡使用。 | 0h | <input type="radio"/> | | |
| | _ _ x _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _ x _ _ | | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PB25 *BOP1 機能選擇B-1 | _ _ _ x | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | _ _ x _ | 位置加減速濾波器方式選擇 選擇位置加減速濾波器方式。 0: 一次遲延 1: 直線加減速 選擇直線加減速的情況，請不要執行控制模式切換。在控制模式切換時伺服馬達會急停止。 | 0h | <input type="radio"/> | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|---|---|--------------------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB26 *CDP 增益切換機能 | 選擇增益切換條件。 用[Pr.PB29]~[Pr.PB36]及[Pr.PB56]~[Pr.PB60]將設定的增益切換值設定為有效的條件。 | | | | | |
| | ___x | 選擇增益切換。 0: 無效 1: 輸入裝置(CDP(增益切換)) 2: 指令頻率 3: 滑差脈衝 4: 伺服馬達回轉速度 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | __x_ | 選擇增益切換條件。 0: 在切換條件以上，切換後增益有效 1: 在切換條件以下，切換後增益有效 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x___ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB27 CDL 增益切換條件 | | 用[Pr.PB26]設定選擇的增益切換(指令頻率・滑差脈衝・伺服馬達回轉速度)的值。 設定值的單位視切換條件的項目會不同。(參照7.2.3項) 設定範圍: 0~9999 | 10 [kpps]/ [pulse]/ [r/min] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB28 CDT 增益切換 時定數 | | 用[Pr.PB26]及[Pr.PB27]對設定的條件設定增益到切換為止的時定數。 設定範圍: 0~100 | 1 [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB29 GD2B 增益切換 負荷慣性力矩 比 | | 設定增益切換有效時的負荷慣性力矩比。 [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡只有在選擇"手動模式(___ 3)"時有效。 設定範圍: 0.00~300.00 | 7.00 [倍] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB30 PG2B 增益切換 位置控制增益 | | 設定增益切換有效時的位置控制增益。 設定未滿1.0rad/s的情況，會變成和[Pr.PB08]的設定值相同的值。 [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡只有在選擇"手動模式(___ 3)"時有效。 設定範圍: 0.0~2000.0 | 0.0 [rad/s] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB31 VG2B 增益切換 速度控制增益 | | 設定增益切換有效時的速度控制增益。 設定未滿20rad/s的情況，會變成和[Pr.PB09]的設定值相同的值。 [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡只有在選擇"手動模式(___ 3)"時有效。 設定範圍: 0~65535 | 0 [rad/s] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB32 VICB 增益切換 速度積分補償 | | 設定增益切換有效時的速度積分補償。 設定未滿0.1ms的情況，會變成和[Pr.PB10]的設定值相同的值。[Pr.PA08] 的"增益調整模式選擇"裡只有在選擇"手動模式(___ 3)"時有效。 設定範圍: 0.0~5000.0 | 0.0 [ms] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB33 VRF1B 增益切換 制振控制1 振動頻率設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制1的制動頻率。 設定未滿0.1Hz的情況，會變成和[Pr.PB19]的設定值相同的值。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡輸入裝置(CDP(增益切換)) (___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.0~300.0 | 0.0 [Hz] | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PB34 VRF2B 增益切換 制振控制1 共振頻率設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制1的共振頻率。 設定未滿0.1Hz的情況，會變成和[Pr.PB20]的設定值相同的值。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"選擇"裡輸入裝置(CDP(增益切換)) (___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.0~300.0 | 0.0 [Hz] | ○ | | |
| PB35 VRF3B 增益切換 制振控制1 振動頻率傾倒 設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制1的振動頻率傾倒設定。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"選擇"裡輸入裝置(CDP(增益切換)) (___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | ○ | | |
| PB36 VRF4B 增益切換 制振控制1 共振頻率傾倒 設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制1的共振頻率傾倒設定。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制1調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"選擇"裡輸入裝置(CDP(增益切換)) (___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | ○ | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|---------|------------------------------------|-------------|------|--------|---|----|--------|----|--------|----|--------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|-------|----|------|----|------|----|------|----|------|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|----|----|-----|----|----|----|-----|----|-----|----|----|----|-----|----|-----|----|----|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|-----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|----|----|----|------|----|-----|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PB45 | | 設定指令凹陷濾波器。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| CNHF 指令凹陷 濾波器 | __ x x | 指令凹陷濾波器設定頻率選擇 設定值和頻率的關係請參照表5.6。 | 00h | ○ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 凹陷深度選擇 詳細請參照表5.7。 | 0h | ○ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | △ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.6 指令凹陷濾波器設定頻率選擇 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>設定</th> <th>頻率[Hz]</th> <th>設定</th> <th>頻率[Hz]</th> <th>設定</th> <th>頻率[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>無效</td><td>20</td><td>70</td><td>40</td><td>17.6</td></tr> <tr><td>01</td><td>2250</td><td>21</td><td>66</td><td>41</td><td>16.5</td></tr> <tr><td>02</td><td>1125</td><td>22</td><td>62</td><td>42</td><td>15.6</td></tr> <tr><td>03</td><td>750</td><td>23</td><td>59</td><td>43</td><td>14.8</td></tr> <tr><td>04</td><td>562</td><td>24</td><td>56</td><td>44</td><td>14.1</td></tr> <tr><td>05</td><td>450</td><td>25</td><td>53</td><td>45</td><td>13.4</td></tr> <tr><td>06</td><td>375</td><td>26</td><td>51</td><td>46</td><td>12.8</td></tr> <tr><td>07</td><td>321</td><td>27</td><td>48</td><td>47</td><td>12.2</td></tr> <tr><td>08</td><td>281</td><td>28</td><td>46</td><td>48</td><td>11.7</td></tr> <tr><td>09</td><td>250</td><td>29</td><td>45</td><td>49</td><td>11.3</td></tr> <tr><td>0A</td><td>225</td><td>2A</td><td>43</td><td>4A</td><td>10.8</td></tr> <tr><td>0B</td><td>204</td><td>2B</td><td>41</td><td>4B</td><td>10.4</td></tr> <tr><td>0C</td><td>187</td><td>2C</td><td>40</td><td>4C</td><td>10</td></tr> <tr><td>0D</td><td>173</td><td>2D</td><td>38</td><td>4D</td><td>9.7</td></tr> <tr><td>0E</td><td>160</td><td>2E</td><td>37</td><td>4E</td><td>9.4</td></tr> <tr><td>0F</td><td>150</td><td>2F</td><td>36</td><td>4F</td><td>9.1</td></tr> <tr><td>10</td><td>140</td><td>30</td><td>35.2</td><td>50</td><td>8.8</td></tr> <tr><td>11</td><td>132</td><td>31</td><td>33.1</td><td>51</td><td>8.3</td></tr> <tr><td>12</td><td>125</td><td>32</td><td>31.3</td><td>52</td><td>7.8</td></tr> <tr><td>13</td><td>118</td><td>33</td><td>29.6</td><td>53</td><td>7.4</td></tr> <tr><td>14</td><td>112</td><td>34</td><td>28.1</td><td>54</td><td>7.0</td></tr> <tr><td>15</td><td>107</td><td>35</td><td>26.8</td><td>55</td><td>6.7</td></tr> <tr><td>16</td><td>102</td><td>36</td><td>25.6</td><td>56</td><td>6.4</td></tr> <tr><td>17</td><td>97</td><td>37</td><td>24.5</td><td>57</td><td>6.1</td></tr> <tr><td>18</td><td>93</td><td>38</td><td>23.4</td><td>58</td><td>5.9</td></tr> <tr><td>19</td><td>90</td><td>39</td><td>22.5</td><td>59</td><td>5.6</td></tr> <tr><td>1A</td><td>86</td><td>3A</td><td>21.6</td><td>5A</td><td>5.4</td></tr> <tr><td>1B</td><td>83</td><td>3B</td><td>20.8</td><td>5B</td><td>5.2</td></tr> <tr><td>1C</td><td>80</td><td>3C</td><td>20.1</td><td>5C</td><td>5.0</td></tr> <tr><td>1D</td><td>77</td><td>3D</td><td>19.4</td><td>5D</td><td>4.9</td></tr> <tr><td>1E</td><td>75</td><td>3E</td><td>18.8</td><td>5E</td><td>4.7</td></tr> <tr><td>1F</td><td>72</td><td>3F</td><td>18.2</td><td>5F</td><td>4.5</td></tr> </tbody> </table> | | | | | | | 設定 | 頻率[Hz] | 設定 | 頻率[Hz] | 設定 | 頻率[Hz] | 00 | 無效 | 20 | 70 | 40 | 17.6 | 01 | 2250 | 21 | 66 | 41 | 16.5 | 02 | 1125 | 22 | 62 | 42 | 15.6 | 03 | 750 | 23 | 59 | 43 | 14.8 | 04 | 562 | 24 | 56 | 44 | 14.1 | 05 | 450 | 25 | 53 | 45 | 13.4 | 06 | 375 | 26 | 51 | 46 | 12.8 | 07 | 321 | 27 | 48 | 47 | 12.2 | 08 | 281 | 28 | 46 | 48 | 11.7 | 09 | 250 | 29 | 45 | 49 | 11.3 | 0A | 225 | 2A | 43 | 4A | 10.8 | 0B | 204 | 2B | 41 | 4B | 10.4 | 0C | 187 | 2C | 40 | 4C | 10 | 0D | 173 | 2D | 38 | 4D | 9.7 | 0E | 160 | 2E | 37 | 4E | 9.4 | 0F | 150 | 2F | 36 | 4F | 9.1 | 10 | 140 | 30 | 35.2 | 50 | 8.8 | 11 | 132 | 31 | 33.1 | 51 | 8.3 | 12 | 125 | 32 | 31.3 | 52 | 7.8 | 13 | 118 | 33 | 29.6 | 53 | 7.4 | 14 | 112 | 34 | 28.1 | 54 | 7.0 | 15 | 107 | 35 | 26.8 | 55 | 6.7 | 16 | 102 | 36 | 25.6 | 56 | 6.4 | 17 | 97 | 37 | 24.5 | 57 | 6.1 | 18 | 93 | 38 | 23.4 | 58 | 5.9 | 19 | 90 | 39 | 22.5 | 59 | 5.6 | 1A | 86 | 3A | 21.6 | 5A | 5.4 | 1B | 83 | 3B | 20.8 | 5B | 5.2 | 1C | 80 | 3C | 20.1 | 5C | 5.0 | 1D | 77 | 3D | 19.4 | 5D | 4.9 | 1E | 75 | 3E | 18.8 | 5E | 4.7 | 1F | 72 | 3F | 18.2 | 5F | 4.5 |
| 設定 | 頻率[Hz] | 設定 | 頻率[Hz] | 設定 | 頻率[Hz] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 00 | 無效 | 20 | 70 | 40 | 17.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 01 | 2250 | 21 | 66 | 41 | 16.5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 02 | 1125 | 22 | 62 | 42 | 15.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 03 | 750 | 23 | 59 | 43 | 14.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04 | 562 | 24 | 56 | 44 | 14.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 05 | 450 | 25 | 53 | 45 | 13.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06 | 375 | 26 | 51 | 46 | 12.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07 | 321 | 27 | 48 | 47 | 12.2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 08 | 281 | 28 | 46 | 48 | 11.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 09 | 250 | 29 | 45 | 49 | 11.3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0A | 225 | 2A | 43 | 4A | 10.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0B | 204 | 2B | 41 | 4B | 10.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0C | 187 | 2C | 40 | 4C | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0D | 173 | 2D | 38 | 4D | 9.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0E | 160 | 2E | 37 | 4E | 9.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0F | 150 | 2F | 36 | 4F | 9.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 10 | 140 | 30 | 35.2 | 50 | 8.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | 132 | 31 | 33.1 | 51 | 8.3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 12 | 125 | 32 | 31.3 | 52 | 7.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 13 | 118 | 33 | 29.6 | 53 | 7.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 14 | 112 | 34 | 28.1 | 54 | 7.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 15 | 107 | 35 | 26.8 | 55 | 6.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 16 | 102 | 36 | 25.6 | 56 | 6.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | 97 | 37 | 24.5 | 57 | 6.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 18 | 93 | 38 | 23.4 | 58 | 5.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 19 | 90 | 39 | 22.5 | 59 | 5.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1A | 86 | 3A | 21.6 | 5A | 5.4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1B | 83 | 3B | 20.8 | 5B | 5.2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1C | 80 | 3C | 20.1 | 5C | 5.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1D | 77 | 3D | 19.4 | 5D | 4.9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1E | 75 | 3E | 18.8 | 5E | 4.7 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1F | 72 | 3F | 18.2 | 5F | 4.5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.7 凹陷深度選擇 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>設定</th> <th>深度[dB]</th> <th>設定</th> <th>深度[dB]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>-40.0</td><td>8</td><td>-6.0</td></tr> <tr><td>1</td><td>-24.1</td><td>9</td><td>-5.0</td></tr> <tr><td>2</td><td>-18.1</td><td>A</td><td>-4.1</td></tr> <tr><td>3</td><td>-14.5</td><td>B</td><td>-3.3</td></tr> <tr><td>4</td><td>-12.0</td><td>C</td><td>-2.5</td></tr> <tr><td>5</td><td>-10.1</td><td>D</td><td>-1.8</td></tr> <tr><td>6</td><td>-8.5</td><td>E</td><td>-1.2</td></tr> <tr><td>7</td><td>-7.2</td><td>F</td><td>-0.6</td></tr> </tbody> </table> | | | | | | | 設定 | 深度[dB] | 設定 | 深度[dB] | 0 | -40.0 | 8 | -6.0 | 1 | -24.1 | 9 | -5.0 | 2 | -18.1 | A | -4.1 | 3 | -14.5 | B | -3.3 | 4 | -12.0 | C | -2.5 | 5 | -10.1 | D | -1.8 | 6 | -8.5 | E | -1.2 | 7 | -7.2 | F | -0.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 設定 | 深度[dB] | 設定 | 深度[dB] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | -40.0 | 8 | -6.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | -24.1 | 9 | -5.0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | -18.1 | A | -4.1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | -14.5 | B | -3.3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | -12.0 | C | -2.5 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | -10.1 | D | -1.8 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 6 | -8.5 | E | -1.2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 7 | -7.2 | F | -0.6 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|---------------------------|---------|---|--------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB46 NH3 機械共振抑制濾波器3 | | 設定機械共振抑制濾波器3的凹陷頻率。 [Pr.PB47]的"機械共振抑制濾波器3選擇"裡選擇"有效(___ 1)"時，這個參數的設定值會變有效。 設定範圍: 10~4500 | 4500 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB47 NHQ3 凹陷形狀選擇3 | ___ x | 設定機械共振抑制濾波器3的形狀。 選擇機械共振抑制濾波器3 0: 無效 1: 有效 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | __ x _ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 凹陷寬度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$ | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB48 NH4 機械共振抑制濾波器4 | | 設定機械共振抑制濾波器4的凹陷頻率。 [Pr.PB49]的"機械共振抑制濾波器4選擇"裡選擇"有效(___ 1)"時，這個參數的設定值會變有效。 設定範圍: 10~4500 | 4500 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB49 NHQ4 凹陷形狀選擇4 | ___ x | 設定機械共振抑制濾波器4的形狀。 選擇機械共振抑制濾波器4 0: 無效 1: 有效 這個設定值為"有效"時，無法使用[Pr.PB17 軸共振抑制濾波器]。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | __ x _ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 凹陷寬度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$ | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PB50 NH5 機械共振抑制濾波器5 | | 設定機械共振抑制濾波器5的凹陷頻率。 [Pr.PB51]的"機械共振抑制濾波器5選擇"裡選擇"有效(___ 1)"時，這個參數的設定值會變有效。 設定範圍: 10~4500 | 4500 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|---------|--|---------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB51 NHQ5 凹陷形狀選擇 5 | | 設定機械共振抑制濾波器5的形狀。 [Pr.PE41]的"低通濾波器選擇"裡選擇"有效(_ _ _ 1)"的情況下，無法使用共振抑制濾波器5。 | | | | |
| | _ _ _ x | 選擇機械共振抑制濾波器5 0: 無效 1: 有效 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ _ x _ | 凹陷深度選擇 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 凹陷寬度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$ | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB52 VRF21 制振控制2 振動頻率設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制2的振動頻率。 [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ 1 _)"時，這個參數會自動設定。選擇"手動設定(_ _ 2 _)"時請用手動設定。 [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(_ _ _ 1)"的話，這個位數的設定值會變有效。 設定範圍: 0.1~300.0 | 100.0 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB53 VRF22 制振控制2 共振頻率設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制2的共振頻率。 [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ 1 _)"時，這個參數會自動設定。選擇"手動設定(_ _ 2 _)"時請用手動設定。 [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(_ _ _ 1)"的話，這個位數的設定值會變有效。 設定範圍: 0.1~300.0 | 100.0 [Hz] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB54 VRF23 制振控制2 振動頻率傾倒 設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制2的振動頻率的傾倒。 [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ 1 _)"時，這個參數會自動設定。選擇"手動設定(_ _ 2 _)"時請用手動設定。 [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(_ _ _ 1)"的話，這個位數的設定值會變有效。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PB55 VRF24 制振控制2 共振頻率傾倒 設定 | | 設定抑制低頻率的機械振動的制振控制2的共振頻率的傾倒。 [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡在選擇"自動設定(_ _ 1 _)"時，這個參數會自動設定。選擇"手動設定(_ _ 2 _)"時請用手動設定。 [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(_ _ _ 1)"的話，這個位數的設定值會變有效。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5. 參數

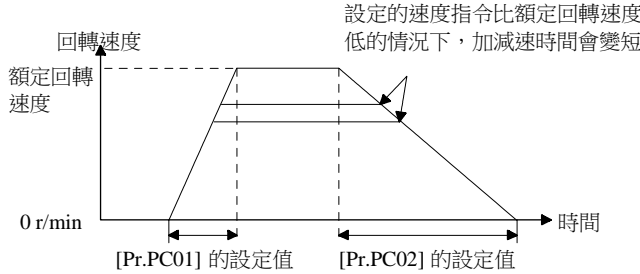
| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|---|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PB56 VRF21B 增益切換 制振控制2 振動頻率設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制2的振動頻率。 設定未滿0.1Hz的情況，會變成和[Pr.PB19]的設定值相同的值。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(___ 1)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2 _)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡選擇"輸入裝置(CDP(增益切換))(___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.0~300.0 | 0.0 [Hz] | ○ | | |
| PB57 VRF22B 增益切換 制振控制2 共振頻率設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制2的共振頻率。 設定未滿0.1Hz的情況，會變成和[Pr.PB20]的設定值相同的值。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(___ 1)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2 _)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡選擇"輸入裝置(CDP(增益切換))(___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.0~300.0 | 0.0 [Hz] | ○ | | |
| PB58 VRF23B 增益切換 制振控制2 振動頻率傾倒 設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制2的振動頻率傾倒。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(___ 1)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2 _)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡選擇"輸入裝置(CDP(增益切換))(___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | ○ | | |
| PB59 VRF24B 增益切換 制振控制2 共振頻率傾倒 設定 | | 設定增益切換有效時的制振控制2的共振頻率傾倒。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(___ 3)"。 ・ [Pr.PA24]的"振動抑制模式選擇"裡選擇"3慣性模式(___ 1)"。 ・ [Pr.PB02]的"制振控制2調諧模式選擇"裡選擇"手動設定(___ 2 _)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡選擇"輸入裝置(CDP(增益切換))(___ 1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.00~0.30 | 0.00 | ○ | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--------------------------------|------|--|----------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PB60 PG1B 增益切換模型 控制增益 | | 設定增益切換有效時的模型控制增益。 設定未滿1.0rad/s的情況，會變成和[Pr.PB07]的設定值相同的值。 只有在下列條件時有效。 ・ [Pr.PA08]的"增益調整模式選擇"裡選擇"手動模式(____3)"。 ・ [Pr.PB26]的"增益切換選擇"裡選擇"輸入裝置(CDP(增益切換))(____1)"。 在運轉中切換的話會發生衝擊。請務必等伺服馬達停止後再切換。 設定範圍: 0.0~2000.0 | 0.0 [rad/s] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5.2.3 擴張設定參數([Pr.PC_ _])

[回目錄](#)

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|------------------------|------|---|-------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PC01 STA 速度加速時定數 | | 對VC(類比速度指令)及[Pr.PC05 內部速度指令1]~[Pr.PC11 內部速度指令7]，設定從0r/min到達額定回轉速度為止的加速時間。  例如，額定回轉速度為3000r/min的伺服馬達的情況，從0r/min到1000r/min為止用1s加速的話，設定3000(3s)。 設定範圍: 0~50000 | 0 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PC02 STB 速度減速時定數 | | 對VC(類比速度指令)及[Pr.PC05 內部速度指令1]~[Pr.PC11 內部速度指令7]設定從額定回轉速度到達0r/min為止的減速時間。 設定範圍: 0~50000 | 0 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--------------------------------|------|---|----------------|------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PC03 STC S字加減速時定數 | | <p>使伺服馬達的起動・停止流暢。 設定S字加減速時的圓弧部份的時間。</p> <p>STA: 速度加速時定數([Pr.PC01]) STB: 速度減速時定數([Pr.PC02]) STC: S字加減速時定數([Pr.PC03])</p> <p>STA(速度加速時定數)或STB(速度減速時定數)設定長的話，對S字加減速時定數的設定在圓弧部份的時間會有誤差發生。 實際的圓弧部份的時間的上限值為，</p> <p>加速時限制在 $\frac{2000000}{STA}$，減速時限制在 $\frac{2000000}{STB}$。</p> <p>(例) STA = 20000，STB = 5000，STC = 200設定的話，實際的圓弧部份的時間如下所示。</p> <p>加速時: $100\text{ms} \left(\begin{array}{l} \frac{2000000}{20000} = 100[\text{ms}] < 200[\text{ms}] \text{ 限制在} \\ 100[\text{ms}] \circ \end{array} \right)$</p> <p>減速時: $200\text{ms} \left(\begin{array}{l} \frac{2000000}{5000} = 400[\text{ms}] > 200[\text{ms}] \\ \text{設定會變成 } 200[\text{ms}] \circ \end{array} \right)$</p> <p>設定範圍: 0~5000</p> | 0 [ms] | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PC04 TQC 轉矩指令時定數 | | <p>對轉矩指令設定一次遲延濾波器的定數。</p> <p>TQC: 轉矩指令時定數</p> <p>設定範圍: 0~50000</p> | 0 [ms] | | | <input type="radio"/> |
| PC05 SC1 內部速度指令1/內部速度限制1 | | <p>設定內部速度指令的第1速度。</p> <p>設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度</p> <p>設定內部速度限制的第1速度。</p> <p>設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度</p> | 100 [r/min] | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|------|---|-----------------|------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PC06 SC2 內部速度指令 2/內部速度限制2 | | 設定內部速度指令的第2速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 500 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第2速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC07 SC3 內部速度指令 3/內部速度限制3 | | 設定內部速度指令的第3速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 1000 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第3速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC08 SC4 內部速度指令 4/內部速度限制4 | | 設定內部速度指令的第4速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 200 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第4速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC09 SC5 內部速度指令 5/內部速度限制5 | | 設定內部速度指令的第5速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 300 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第5速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC10 SC6 內部速度指令 6/內部速度限制6 | | 設定內部速度指令的第6速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 500 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第6速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC11 SC7 內部速度指令 7/內部速度限制7 | | 設定內部速度指令的第7速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | 800 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定內部速度限制的第7速度。 設定範圍: 0~瞬時容許回轉速度 | | | | <input type="radio"/> |
| PC12 VCM 類比速度指令 最大回轉速度 /類比速度限制 最大回轉速度 | | 設定VC(類比速度指令)的輸入最大電壓(10V)時的回轉速度。 但是, 設定在"0"的話, 會變成連接的伺服馬達的額定回轉速度。 設定範圍: 0~50000 | 0 [r/min] | | <input type="radio"/> | |
| | | 設定VLA(類比速度限制)的輸入最大電壓(10V)時的回轉速度。 但是, 設定在"0"的話, 會變成連接的伺服馬達的額定回轉速度。 設定範圍: 0~50000 | | | | <input type="radio"/> |
| PC13 TLC 類比轉矩指令 最大輸出 | | 類比轉矩指令電壓(TC = ±8V)為+8V時的輸出轉矩當成最大轉矩 = 100.0設定。 例如, 將設定值為50.0的話, TC = +8V時 50.0 最大轉矩 × 100.0 輸出。 設定範圍: 0.0~1000.0 | 100.0 [%] | | | <input type="radio"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|---------------------------------|--|---------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|-----|----|----|----------------------|----|------------------|----|----------------------|----|------------------|----|------------------|----|--------------------|----|------------------------------|----|-------------------------------|----|--------------------------------|----|---------------------------------|----|------------------------|----|-------------------------|----|--------------------------|----|----------------|----|-------------------|----|----------------------|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC14 MOD1 類比監視1輸出 | __ x x | 類比監視1輸出選擇 在MO1(類比監視1)裡選擇輸入的信號。關於輸出選擇的檢出點請參照附錄10(3)。 設定值請參照表5.8。 | 00h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.8 類比監視設定值 <table border="1" style="margin: 10px auto; width: 80%;"> <thead> <tr> <th>設定值</th> <th>項目</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>伺服馬達回轉速度(±8V/最大回轉速度)</td></tr> <tr><td>01</td><td>轉矩(±8V/最大轉矩)(註2)</td></tr> <tr><td>02</td><td>伺服馬達回轉速度(+8V/最大回轉速度)</td></tr> <tr><td>03</td><td>轉矩(+8V/最大轉矩)(註2)</td></tr> <tr><td>04</td><td>電流指令(±8V/最大電流指令)</td></tr> <tr><td>05</td><td>指令脈衝頻率(±10V/4Mpps)</td></tr> <tr><td>06</td><td>伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100pulse)(註1)</td></tr> <tr><td>07</td><td>伺服馬達端滑差脈衝(±10V/1000pulse)(註1)</td></tr> <tr><td>08</td><td>伺服馬達端滑差脈衝(±10V/10000pulse)(註1)</td></tr> <tr><td>09</td><td>伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100000pulse)(註1)</td></tr> <tr><td>0A</td><td>反饋位置(±10V/1Mpulse)(註1)</td></tr> <tr><td>0B</td><td>反饋位置(±10V/10Mpulse)(註1)</td></tr> <tr><td>0C</td><td>反饋位置(±10V/100Mpulse)(註1)</td></tr> <tr><td>0D</td><td>母線電壓(+8V/400V)</td></tr> <tr><td>0E</td><td>速度指令2(±8V/最大回轉速度)</td></tr> <tr><td>17</td><td>編碼器內氣溫度(±10V/±128°C)</td></tr> </tbody> </table> <p>註 1. 編碼器脈衝單位。 2. 用最大轉矩輸出8V。 但是，用[Pr.PA11]及[Pr.PA12]限制轉矩的情況下，用最高限制的轉矩8V輸出。</p> | | | | | | | 設定值 | 項目 | 00 | 伺服馬達回轉速度(±8V/最大回轉速度) | 01 | 轉矩(±8V/最大轉矩)(註2) | 02 | 伺服馬達回轉速度(+8V/最大回轉速度) | 03 | 轉矩(+8V/最大轉矩)(註2) | 04 | 電流指令(±8V/最大電流指令) | 05 | 指令脈衝頻率(±10V/4Mpps) | 06 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100pulse)(註1) | 07 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/1000pulse)(註1) | 08 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/10000pulse)(註1) | 09 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100000pulse)(註1) | 0A | 反饋位置(±10V/1Mpulse)(註1) | 0B | 反饋位置(±10V/10Mpulse)(註1) | 0C | 反饋位置(±10V/100Mpulse)(註1) | 0D | 母線電壓(+8V/400V) | 0E | 速度指令2(±8V/最大回轉速度) | 17 | 編碼器內氣溫度(±10V/±128°C) |
| 設定值 | 項目 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 00 | 伺服馬達回轉速度(±8V/最大回轉速度) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 01 | 轉矩(±8V/最大轉矩)(註2) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 02 | 伺服馬達回轉速度(+8V/最大回轉速度) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 03 | 轉矩(+8V/最大轉矩)(註2) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04 | 電流指令(±8V/最大電流指令) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 05 | 指令脈衝頻率(±10V/4Mpps) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100pulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/1000pulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 08 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/10000pulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 09 | 伺服馬達端滑差脈衝(±10V/100000pulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0A | 反饋位置(±10V/1Mpulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0B | 反饋位置(±10V/10Mpulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0C | 反饋位置(±10V/100Mpulse)(註1) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0D | 母線電壓(+8V/400V) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0E | 速度指令2(±8V/最大回轉速度) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 17 | 編碼器內氣溫度(±10V/±128°C) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC15 MOD2 類比監視2輸出 | __ x x | 類比監視2輸出選擇 在MO2(類比監視2)裡選擇輸出的信號。輸出選擇的檢出點請參照附錄10(3)。 設定值請參照[Pr.PC14]。 | 01h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC16 MBR 電磁煞車PLC輸出 | | 設定從MBR(電磁煞車互鎖)為OFF後到基本遮斷為止的延遲時間。 設定範圍: 0~1000 | 0 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC17 ZSP 零速度 | | 設定ZSP(零速度檢出)的輸出範圍。 有ZSP(零速度檢出)為20r/min的磁滯現象。 設定範圍: 0~10000 | 50 [r/min] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC18 *BPS 異警履歷清除 | ___ x | 選擇異警履歷清除 執行異警履歷的清除。 0: 無效 1: 有效 選擇"有效"的話，在下次電源投入時，異警履歷會清除。異警履歷清除後會自動變無效。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ _ x _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | |
|----------------------------|---|--|--------------------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|--|--|---|--|--|----|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | |
| PC19 *ENRS 編碼器輸出脈衝選擇 | ___x | 編碼器輸出脈衝相位選擇 選擇編碼器脈衝方向。 0: 用CCW前進A相90° 1: 用CW前進A相90° <table border="1" style="margin: 10px auto; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>設定值</th> <th colspan="2">CCW 伺服馬達回轉方向 CW</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td>1</td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table> | 設定值 | CCW 伺服馬達回轉方向 CW | | 0 | | | 1 | | | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | 設定值 | CCW 伺服馬達回轉方向 CW | | | | | | | | | | | | | |
| | 0 | | | | | | | | | | | | | | |
| | 1 | | | | | | | | | | | | | | |
| __x_ | 編碼器輸出脈衝設定選擇 0: 輸出脈衝設定 1: 分周比設定 2: 指令脈衝和同一的輸出脈衝設定 3: A相・B相脈衝電子齒輪設定 設定"2"的話，[Pr.PA15 編碼器輸出脈衝]及[Pr.PA16編碼器輸出脈衝2]的設定為無效。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | | |
| _x__ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | |
| x__ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | | |
| PC20 *SNO 局號設定 | | 指定伺服驅動器的局號。 請務必對1軸的伺服驅動器設定1局。設定重複的局的話會無法正常通信。 設定範圍: 0~31 | 0 [局] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | |
| PC22 *COP1 機能選擇C-1 | ___x | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | | | | | | | | | |
| | x__ | 編碼器電線通信方式選擇。 選擇編碼器電線通信方式選擇的執行。 0: 2線式 1: 4線式 設定錯誤的話，會變成[AL.16 編碼器初期通信異常1]。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------------------|-----------|--|-------------|-----------|---|---|---|-------|---|-------|---|-------|---|-------|---|-------|--|--|--|--|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | |
| PC23 *COP2 機能選擇C-2 | ___x | 速度控制停止時伺服鎖定選擇 選擇速度控制停止時伺服鎖定。 在速度控制模式，可以在停止時由外力使軸不動作的鎖定。 0: 有效(伺服鎖定。) 維持停止位置的控制。 1: 無效(伺服不鎖定。) 不維持停止位置。 回轉速度為0r/min控制。 | 0h | | ○ | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | VC/VLA電壓平均選擇 選擇VC/VLA電壓平均。 設定取得VC(類比速度指令)電壓或VLA(類比速度限制)時的濾波器時間。 設定值為0的情況，對電壓的變化即使地速度變化，且設定值大的話對電壓的變化可以平穩的速度變化。 | 0h | | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | |
| | | <table border="1"> <thead> <tr> <th>設定值</th> <th>濾波器時間[ms]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0.444</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0.888</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>1.777</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>3.555</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>7.111</td> </tr> </tbody> </table> | 設定值 | 濾波器時間[ms] | 0 | 0 | 1 | 0.444 | 2 | 0.888 | 3 | 1.777 | 4 | 3.555 | 5 | 7.111 | | | | |
| 設定值 | 濾波器時間[ms] | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0 | 0 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | 0.444 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 2 | 0.888 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 3 | 1.777 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 4 | 3.555 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 5 | 7.111 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | 轉矩控制時速度限制選擇 選擇轉矩控制時速度限制 0: 有效 1: 無效 這個機能在用外部構成速度迴路的情況以外請不要使用。 | 0h | | | ○ | | | | | | | | | | | | | | |
| PC24 *COP3 機能選擇C-3 | ___x | 定位範圍單位選擇 選擇定位範圍單位。 0: 指令輸入脈衝單位 1: 伺服馬達編碼器脈衝單位 | 0h | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | 誤差過大異警標準單位選擇 用[Pr.PC43]選擇設定的選擇誤差過大異警標準的設定單位。 0: 1rev單位 1: 0.1rev單位 2: 0.01rev單位 3: 0.001rev單位 | 0h | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC26 *COP5 機能選擇C-5 | ___x | [AL.99 行程限制警告]選擇 選擇[AL.99 行程限制警告]。 0: 有效 1: 無效 | 0h | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PC27 *COP6 機能選擇C-6 | ___x | 不足電壓異警檢出方式選擇 使用FR-RC, FR-CV及FR-BU2的情況下，請選擇"方式2(___ 1)"。 0: 方式1 1: 方式2 | 0h | ○ | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|---------------------------|------|---|--------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PC30 STA2 速度加速時定數2 | | 這個參數在將STAB2(速度加減速選擇)ON時為有效。 對VC(類比速度指令)及[Pr.PC05 內部速度指令1]~[Pr.PC11 內部速度指令7]，設定從0r/min到達額定回轉速度為止的加速時間。 設定範圍: 0~50000 | 0 [ms] | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PC31 STB2 速度減速時定數2 | | 這個參數在將STAB2(速度加減速選擇)ON時為有效。 對VC(類比速度指令)及[Pr.PC05 內部速度指令1]~[Pr.PC11 內部速度指令7]，設定從0r/min到達額定回轉速度為止的減速時間。 設定範圍: 0~50000 | 0 [ms] | | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PC32 CMX2 指令脈衝倍率分子2 | | 這個參數在用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"電子齒輪(0 ___)"或"J3A電子齒輪設定值互換模式(2 ___)"時有效。 設定範圍: 0~16777215 | 1 | <input type="radio"/> | | |
| PC33 CMX3 指令脈衝倍率分子3 | | 這個參數在用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"電子齒輪(0 ___)"或"J3A電子齒輪設定值互換模式(2 ___)"時有效。 設定範圍: 0~16777215 | 1 | <input type="radio"/> | | |
| PC34 CMX4 指令脈衝倍率分子4 | | 這個參數在用[Pr.PA21]的"電子齒輪選擇"選擇"電子齒輪(0 ___)"或"J3A電子齒輪設定值互換模式(2 ___)"時有效。 設定範圍: 0~16777215 | 1 | <input type="radio"/> | | |
| PC35 TL2 內部轉矩限制2 | | 設定最大轉矩 = 100.0%。在限制伺服馬達的轉矩的情況下設定。 但是，設定在"0.0"的話不會發生轉矩。 設定範圍: 0.0~100.0 | 100.0 [%] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | |
|------------------------|-------------------|--|-------------|------------|----|--------|-------|-----------------|----|----------|-------|-------------------|----|----------|-------|-----------------|----|---|---|---|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | |
| PC36 *DMD 狀態顯示選擇 | __ x x | <p>在電源投入時狀態表示的選擇 選擇在電源投入時表示的狀態表示。</p> <p>00: 歸還脈衝累積 01: 伺服馬達回轉速度 02: 滑差脈衝 03: 指令脈衝累積 04: 指令脈衝頻率 05: 類比速度指令電壓 (註1) 06: 類比速度指令電壓 (註2) 07: 回生負荷率 08: 實效負荷率 09: 峰值負荷率 0A: 瞬時轉矩 0B: 1回轉內位置 (1pulse單位) 0C: 1回轉內位置 (100pulse單位) 0D: ABS計數器 0E: 負荷慣性力矩比 0F: 母線電壓 10: 編碼器內氣溫度 11: 整定時間 12: 發振檢知頻率 13: 強韌驅動器次數 14: 單元消耗電力 (1W單位) 15: 單元消耗電力 (1kW單位) 16: 單元積算電力量 (1Wh單位) 17: 單元積算電力量 (100kWh單位)</p> <p>註 1. 速度控制模式的情況。在轉矩控制模式會變成類比速度限制電壓。 2. 轉矩控制模式的情況。在速度控制模式、位置控制模式會變成類比轉矩限制電壓。</p> | 00h | ○ | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | <p>在各控制模式裡電源投入時的狀態表示 0: 由各控制模式</p> <table border="1" style="margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th>控制模式</th> <th>電源投入時的狀態表示</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>位置</td> <td>歸還脈衝累積</td> </tr> <tr> <td>位置/速度</td> <td>歸還脈衝累積/伺服馬達回轉速度</td> </tr> <tr> <td>速度</td> <td>伺服馬達回轉速度</td> </tr> <tr> <td>速度/轉矩</td> <td>伺服馬達回轉速度/類比轉矩指令電壓</td> </tr> <tr> <td>轉矩</td> <td>類比轉矩指令電壓</td> </tr> <tr> <td>轉矩/位置</td> <td>類比轉矩指令電壓/歸還脈衝累積</td> </tr> </tbody> </table> <p>1: 由這個參數第1位數的設定</p> | 控制模式 | 電源投入時的狀態表示 | 位置 | 歸還脈衝累積 | 位置/速度 | 歸還脈衝累積/伺服馬達回轉速度 | 速度 | 伺服馬達回轉速度 | 速度/轉矩 | 伺服馬達回轉速度/類比轉矩指令電壓 | 轉矩 | 類比轉矩指令電壓 | 轉矩/位置 | 類比轉矩指令電壓/歸還脈衝累積 | 0h | ○ | ○ | ○ |
| 控制模式 | 電源投入時的狀態表示 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 位置 | 歸還脈衝累積 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 位置/速度 | 歸還脈衝累積/伺服馬達回轉速度 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度 | 伺服馬達回轉速度 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 速度/轉矩 | 伺服馬達回轉速度/類比轉矩指令電壓 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 轉矩 | 類比轉矩指令電壓 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 轉矩/位置 | 類比轉矩指令電壓/歸還脈衝累積 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--|------|---|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PC37 VCO 類比速度指令 補償/類比速度 限制補償 | | 設定VC(類比速度指令)的補償電壓。 例如，在VC加載0V的狀態，將ST1(正轉起動)ON的話，要在CCW方向回轉的情況下請設定負的值。 使用VC自動補償的情況下，會變成自動補償的值。(參照4.5.4項) 初期值在工廠出貨時將VC和LG之間0V，VC自動補償執行的值。 設定範圍: -9999~9999 | 0 [mV] | | ○ | |
| | | 設定VLA(類比速度限制)的補償電壓。 例如，在VCA加載0V的狀態，將RS1(正轉選擇) ON的話，要在CCW方向回轉的情況下請設定負的值。 使用VC自動補償的情況下，會變成自動補償的值。(參照4.5.4項) 初期值在工廠出貨時將VLA和LG之間0V，VC自動補償執行的值。 設定範圍: -9999~9999 | | | | |
| PC38 TPO 類比轉矩指令 補償/類比轉 矩限制補償 | | 設定TC(類比轉矩指令)的補償電壓。 設定範圍: -9999~9999 | 0 [mV] | | | ○ |
| | | 設定TLA(類比轉矩限制)的補償電壓。 設定範圍: -9999~9999 | | | | |
| PC39 MO1 類比監視1補 償 | | 設定MO1(類比監視1)的補償電壓。 設定範圍: -9999~9999 | 0 [mV] | ○ | ○ | ○ |
| PC40 MO2 類比監視2補 償 | | 設定MO2(類比監視2) 補償電壓。 設定範圍: -9999~9999 | 0 [mV] | ○ | ○ | ○ |
| PC43 ERZ 誤差過大異警 標準 | | 設定誤差過大異警標準。 可以用設定單位為[Pr.PC24]的"誤差過大異警標準單位選擇"變更。 但是，設定"0"的話會變成3rev。另外，設定超過200rev會被壓制在200rev。 設定範圍: 0~1000 | 0 [rev] | ○ | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|--------------------------------|--|--|----------------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PC51 RSBR 強制停止時 減速時定數 | | <p>在強制停止減速機能時設定減速時定數。 從額定回轉速度到達0r/min為止的時間用ms單位設定。</p> <p>[注意事項]</p> <ul style="list-style-type: none"> 設定時間短，在強制停止減速時伺服馬達的轉矩為最大值飽和的情況下，會在比這個時定數更長的時間停住。 由於設定值，在強制停止減速時會有[AL.50 過負荷1]或[AL.51 過負荷2]發生的情況。 在變成強制停止減速異常發生後，沒有強制停止減速而發生異常時，或控制回路電源被遮斷時，跟減速時定數設定有無沒有關係，動態煞車會作用。 <p>設定範圍: 0~20000</p> | 100 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | |
| PC54 RSUP1 上下軸預防落下 下量 | | <p>設定上下軸預防落下機能的提升量。 用伺服馬達回轉量單位設定。 用伺服馬達回轉量單位，正的數為正轉脈衝輸入時的伺服馬達回轉方向，負的數為逆轉脈衝輸入時的伺服馬達回轉方向的提升。 例如，[Pr.PA14 回轉方向選擇]為"1"時，設定正的數的提升量的情況下，在CW方向提升。 上下軸預防落下機能在以下全部的條件成立的情況下實施。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) 在位置控制模式。 2) 這個參數的設定值為"0"以外。 3) 強制停止減速機能為有效。 4) 伺服馬達回轉速度為零速度以下異常發生或EM2為OFF。 5) 用[Pr.PD23]~[Pr.PD28]可以使用MBR(電磁煞車互鎖)，且有用[Pr.PC16]設定基本遮斷遲延時間。 <p>設定範圍: -25000~25000</p> | 0 [0.0001 rev] | <input type="radio"/> | | |
| PC60 *COPD 機能選擇C-D | <p>___ x</p> <p>__ x _</p> <p>_ x _ _</p> <p>x _ _ _</p> | <p>馬達無運轉選擇 設定馬達無運轉。 0: 無效 1: 有效</p> <p>製造商設定用</p> | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | | | 0h | | | |
| | | | 0h | | | |
| | | | 0h | | | |

5. 參數

5.2.4 輸出入設定參數([Pr.PD_ _])

回目錄

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|----------------------------------|------------------|---|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PD01 *DIA1 輸入信號自動 ON選擇1 | 自動的ON選擇輸入裝置。 | | | | | |
| | _ _ _ x (HEX) | _ _ _ x (BIN): 製造商設定用 | 0h | | | |
| | | _ _ x _ (BIN): 製造商設定用 | | | | |
| | | _ x _ _ (BIN): SON(伺服ON) 0: 無效(用外部輸入信號使用。) 1: 有效(自動ON) | | ○ | ○ | ○ |
| | | x _ _ _ (BIN): 製造商設定用 | | | | |
| | _ _ x _ (HEX) | _ _ _ x (BIN): PC(比例控制) 0: 無效(用外部輸入信號使用。) 1: 有效(自動ON) | 0h | ○ | ○ | / |
| | | _ _ x _ (BIN): TL(外部轉矩限制選擇) 0: 無效(用外部輸入信號使用。) 1: 有效(自動ON) | | ○ | ○ | / |
| | | _ x _ _ (BIN): 製造商設定用 | | | | |
| | | x _ _ _ (BIN): 製造商設定用 | | | | |
| | _ x _ _ (HEX) | _ _ _ x (BIN): 製造商設定用 | 0h | | | |
| | | _ _ x _ (BIN): 製造商設定用 | | | | |
| | | _ x _ _ (BIN): LSP(正轉行程結束) 0: 無效(用外部輸入信號使用。) 1: 有效(自動ON) | | ○ | ○ | / |
| | | x _ _ _ (BIN): LSN(逆轉行程結束) 0: 無效(用外部輸入信號使用。) 1: 有效(自動ON) | | ○ | ○ | / |
| x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|---|----------|--|-------------|------|---|---|-----|----------|--|--|---|---|---|----|-----|-----|-----|----|-----|-----|-----|----|----|----|---|----|----|----|---|----|----|---|---|----|---|-----|-----|----|---|-----|-----|----|-----|-----|---|----|-----|-----|---|----|-----|-----|---|----|-----|-----|---|----|---|-----|-----|----|---|-----|-----|----|---|-----|-----|----|-----|-----|-----|----|-----|---|---|----|-----|---|---|----|---|-------|-------|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD03 | | 可以在CN1-15接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *DI1L 輸入裝置選擇 1L | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 02h | ○ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x x __ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 02h | △ | ○ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.9 選擇可能的輸入裝置 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設定值</th> <th colspan="3">輸入裝置 (註)</th> </tr> <tr> <th>P</th> <th>S</th> <th>T</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>02</td><td>SON</td><td>SON</td><td>SON</td></tr> <tr><td>03</td><td>RES</td><td>RES</td><td>RES</td></tr> <tr><td>04</td><td>PC</td><td>PC</td><td>△</td></tr> <tr><td>05</td><td>TL</td><td>TL</td><td>△</td></tr> <tr><td>06</td><td>CR</td><td>△</td><td>△</td></tr> <tr><td>07</td><td>△</td><td>ST1</td><td>RS2</td></tr> <tr><td>08</td><td>△</td><td>ST2</td><td>RS1</td></tr> <tr><td>09</td><td>TL1</td><td>TL1</td><td>△</td></tr> <tr><td>0A</td><td>LSP</td><td>LSP</td><td>△</td></tr> <tr><td>0B</td><td>LSN</td><td>LSN</td><td>△</td></tr> <tr><td>0D</td><td>GDP</td><td>GDP</td><td>△</td></tr> <tr><td>20</td><td>△</td><td>SP1</td><td>SP1</td></tr> <tr><td>21</td><td>△</td><td>SP2</td><td>SP2</td></tr> <tr><td>22</td><td>△</td><td>SP3</td><td>SP3</td></tr> <tr><td>23</td><td>LOP</td><td>LOP</td><td>LOP</td></tr> <tr><td>24</td><td>CM1</td><td>△</td><td>△</td></tr> <tr><td>25</td><td>CM2</td><td>△</td><td>△</td></tr> <tr><td>26</td><td>△</td><td>STAB2</td><td>STAB2</td></tr> </tbody> </table> <p>註. P: 位置控制模式 S: 速度控制模式 T: 轉矩控制模式 斜線部份為製造商設定用。請絕對不要設定。</p> | | | | | | | 設定值 | 輸入裝置 (註) | | | P | S | T | 02 | SON | SON | SON | 03 | RES | RES | RES | 04 | PC | PC | △ | 05 | TL | TL | △ | 06 | CR | △ | △ | 07 | △ | ST1 | RS2 | 08 | △ | ST2 | RS1 | 09 | TL1 | TL1 | △ | 0A | LSP | LSP | △ | 0B | LSN | LSN | △ | 0D | GDP | GDP | △ | 20 | △ | SP1 | SP1 | 21 | △ | SP2 | SP2 | 22 | △ | SP3 | SP3 | 23 | LOP | LOP | LOP | 24 | CM1 | △ | △ | 25 | CM2 | △ | △ | 26 | △ | STAB2 | STAB2 |
| 設定值 | 輸入裝置 (註) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 02 | SON | SON | SON | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 03 | RES | RES | RES | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04 | PC | PC | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 05 | TL | TL | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 06 | CR | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07 | △ | ST1 | RS2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 08 | △ | ST2 | RS1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 09 | TL1 | TL1 | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0A | LSP | LSP | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0B | LSN | LSN | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0D | GDP | GDP | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 20 | △ | SP1 | SP1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 21 | △ | SP2 | SP2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 22 | △ | SP3 | SP3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 23 | LOP | LOP | LOP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 24 | CM1 | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 25 | CM2 | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 26 | △ | STAB2 | STAB2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD04 | | 可以在CN1-15接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *DI1H 輸入裝置選擇 1H | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 02h | △ | △ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x __ | 製造商設定用 | 0h | △ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x __ __ | | 0h | △ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD05 | | 可以在CN1-16接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *DI2L 輸入裝置選擇 2L | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 00h | ○ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x x __ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 21h | △ | ○ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD06 | | 可以在CN1-16接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *DI2H 輸入裝置選擇 2H | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 21h | △ | △ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x __ | 製造商設定用 | 0h | △ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x __ __ | | 0h | △ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD07 | | 可以在CN1-17接腳裡分配任意的輸入裝置。 將[Pr.PA03]設定在"__ _ 1", 由DIO選擇絕對位置檢出系統的情況下, CN1-17接腳會變成 ABSM(ABS轉送模式)。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| *DI3L 輸入裝置選擇 3L | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 04h | ○ | △ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x x __ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 07h | △ | ○ | △ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-------------------------------|--|--------------------------------------|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PD08 *DI3H 輸入裝置選擇 3H | 可以在CN1-17接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 07h | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PD09 *DI4L 輸入裝置選擇 4L | 可以在CN1-18接腳裡分配任意的輸入裝置。 將[Pr.PA03]設定在"__ _ 1"，由DIO選擇絕對位置檢出系統的情況下，CN1-18接腳為ABSR(ABS轉送要求)。 | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 05h | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 08h | | | |
| PD10 *DI4H 輸入裝置選擇 4H | 可以在CN1-18接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 08h | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PD11 *DI5L 輸入裝置選擇 5L | 可以在CN1-19接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 03h | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 03h | | | |
| PD12 *DI5H 輸入裝置選擇 5H | 可以在CN1-19接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 03h | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PD13 *DI6L 輸入裝置選擇 6L | 可以在CN1-41接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 06h | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 20h | | | |
| PD14 *DI6H 輸入裝置選擇 6H | 可以在CN1-41接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 20h | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PD17 *DI8L 輸入裝置選擇 8L | 可以在CN1-43接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 0Ah | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 0Ah | | | |
| PD18 *DI8H 輸入裝置選擇 8H | 可以在CN1-43接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 00h | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | |
| PD19 *DI9L 輸入裝置選擇 9L | 可以在CN1-44接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 0Bh | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 0Bh | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--|--|--------------------------------------|-------------|------|---|---|-----|---------|--|--|---|---|---|----|-------|-------|-------|----|----|----|----|----|-----|-----|-----|----|-----|----|-------|----|-----|-----|-----|----|-----|-----|-----|----|-----|-----|-----|----|------|------|------|----|-------|----|-------|----|-------|-------|-----|----|-----|-----|-----|----|------|------|------|----|------|-------|-------|----|------|-------|-------|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD20 *DI9H 輸入裝置選擇 9H | 可以在CN1-44接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 00h | | | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD21 *DI10L 輸入裝置選擇 10L | 可以在CN1-45接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __ x x | 位置控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 23h | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x x _ _ | 速度控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 23h | | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD22 *DI10H 輸入裝置選擇 10H | 可以在CN1-45接腳裡分配任意的輸入裝置。 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __ x x | 轉矩控制模式 裝置選擇 設定值請參照[Pr.PD03]的表5.9。 | 23h | | | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD23 *DO1 輸出裝置選擇 1 | 裝置選擇 可以在CN1-22接腳裡分配任意的輸出裝置。 將[Pr.PA03]設定在"__ _ 1"，由DIO選擇絕對位置檢出系統的情況下，CN1-22接腳在ABS轉送模式中只限ABSB0(ABS送信資料位元0)。 設定值請參照[Pr.PD23]的表5.10。 | | 04h | ○ | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 表5.10 選擇可能的輸出裝置 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設定值</th> <th colspan="3">輸出裝置(註)</th> </tr> <tr> <th>P</th> <th>S</th> <th>T</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>常時OFF</td><td>常時OFF</td><td>常時OFF</td></tr> <tr><td>02</td><td>RD</td><td>RD</td><td>RD</td></tr> <tr><td>03</td><td>ALM</td><td>ALM</td><td>ALM</td></tr> <tr><td>04</td><td>INP</td><td>SA</td><td>常時OFF</td></tr> <tr><td>05</td><td>MBR</td><td>MBR</td><td>MBR</td></tr> <tr><td>07</td><td>TLC</td><td>TLC</td><td>VLC</td></tr> <tr><td>08</td><td>WNG</td><td>WNG</td><td>WNG</td></tr> <tr><td>09</td><td>BWNG</td><td>BWNG</td><td>BWNG</td></tr> <tr><td>0A</td><td>常時OFF</td><td>SA</td><td>常時OFF</td></tr> <tr><td>0B</td><td>常時OFF</td><td>常時OFF</td><td>VLC</td></tr> <tr><td>0C</td><td>ZSP</td><td>ZSP</td><td>ZSP</td></tr> <tr><td>0D</td><td>MTTR</td><td>MTTR</td><td>MTTR</td></tr> <tr><td>0F</td><td>CDPS</td><td>常時OFF</td><td>常時OFF</td></tr> <tr><td>11</td><td>ABSV</td><td>常時OFF</td><td>常時OFF</td></tr> </tbody> </table> <p style="text-align: center;">註. P: 位置控制模式 S: 速度控制模式 T: 轉矩控制模式</p> | | | | | | | 設定值 | 輸出裝置(註) | | | P | S | T | 00 | 常時OFF | 常時OFF | 常時OFF | 02 | RD | RD | RD | 03 | ALM | ALM | ALM | 04 | INP | SA | 常時OFF | 05 | MBR | MBR | MBR | 07 | TLC | TLC | VLC | 08 | WNG | WNG | WNG | 09 | BWNG | BWNG | BWNG | 0A | 常時OFF | SA | 常時OFF | 0B | 常時OFF | 常時OFF | VLC | 0C | ZSP | ZSP | ZSP | 0D | MTTR | MTTR | MTTR | 0F | CDPS | 常時OFF | 常時OFF | 11 | ABSV | 常時OFF | 常時OFF |
| 設定值 | 輸出裝置(註) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 00 | 常時OFF | 常時OFF | 常時OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 02 | RD | RD | RD | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 03 | ALM | ALM | ALM | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 04 | INP | SA | 常時OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 05 | MBR | MBR | MBR | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 07 | TLC | TLC | VLC | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 08 | WNG | WNG | WNG | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 09 | BWNG | BWNG | BWNG | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0A | 常時OFF | SA | 常時OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0B | 常時OFF | 常時OFF | VLC | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0C | ZSP | ZSP | ZSP | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0D | MTTR | MTTR | MTTR | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 0F | CDPS | 常時OFF | 常時OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 11 | ABSV | 常時OFF | 常時OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD24 *DO2 輸出裝置選擇 2 | 裝置選擇 可以在CN1-23接腳裡分配任意的輸出裝置。 將[Pr.PA03]設定在"__ _ 1"，由DIO選擇絕對位置檢出系統的情況下，CN1-23接腳在ABS轉送模式中只限ABSB1(ABS送信資料位元1)。 設定值請參照[Pr.PD23]的表5.10。 | | 0Ch | ○ | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | x | | 0h | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-----------------------------|----------|---|-------------|--------------------------|--------------------------|--------------------------|
| | | | | P | S | T |
| PD25 *DO3 輸出裝置選擇 3 | __ x x | 裝置選擇 可以在CN1-24接腳裡分配任意的輸出裝置。 設定值請參照[Pr.PD23]的表5.10。 | 04h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PD26 *DO4 輸出裝置選擇 4 | __ x x | 裝置選擇 可以在CN1-25接腳裡分配任意的輸出裝置。 將[Pr.PA03]設定在"_ _ _ 1"，由DIO選擇絕對位置檢出系統的情況下，CN1-25接腳在ABS轉送模式中只限ABST(ABS送信資料準備完成)。 設定值請參照[Pr.PD23]的表5.10。 | 07h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PD28 *DO6 輸出裝置選擇 6 | __ x x | 裝置選擇 可以在CN1-49接腳裡分配任意的輸出裝置。 設定值請參照[Pr.PD23]的表5.10。 | 02h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PD29 *DIF 輸入濾波器 設定 | __ _ _ x | 選擇輸入信號用的濾波器。 輸入信號濾波器選擇 外部輸入信號由於雜訊等發生吱吱聲的情況下，使用輸入濾波器抑制。 0: 無 1: 0.888[ms] 2: 1.777[ms] 3: 2.666[ms] 4: 3.555[ms] | 4h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ _ x _ | RES(重置) 專用濾波器選擇 0: 無效 1: 有效(50[ms]) | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | CR(清除) 專用濾波器選擇 0: 無效 1: 有效(50[ms]) | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x _ _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PD30 *DOP1 機能選擇D-1 | __ _ _ x | LSP(正轉行程結束)及LSN(逆轉行程結束)的OFF時的停止方法選擇 選擇LSP(正轉行程結束)及LSN(逆轉行程結束)的OFF時的停止方法。 0: 急停止 1: 緩停止 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="checkbox"/> |
| | _ _ x _ | RES(重置)ON時的基本回路的狀態選擇 0: 基本遮斷 1: 不基本遮斷 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| PD32 *DOP3 機能選擇D-3 | __ _ _ x | CR(清除)選擇 執行CR(清除)的設定。 0: 用ON的起動消除滑差脈衝。 1: 在ON的期間，一直消除滑差脈衝。 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | _ _ x _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | _ x _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> | <input type="checkbox"/> |

5. 參數

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------------------|--------|---|-------------|-------|---|---|-----|----|--|-----|-----|-----|----|-----|-----|---|-----|----|--|-----|-----|-----|----|-----|-----|----|---|---|---|
| | | | | P | S | T | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| PD34 *DOP5 機能選擇D-5 | ___x | 異警碼輸出 選擇異警碼的輸出。 在CN1-22接腳，CN1-23接腳及CN1-24接腳裡輸出異警碼。 0: 無效 1: 有效 異警碼的詳細內容請參照MELSERVO-J4伺服驅動器技術資料集(故障排除篇)。 將[Pr.PA03]設定在"___1"，由DIO選擇絕對位置檢出系統的狀態，在CN1-22接腳，CN1-23接腳或CN1-24接腳裡選擇MBR(電磁煞車互鎖)或ALM(故障)的狀態，選擇異警碼輸出的話，會發生[AL.37 參數異常]。 | 0h | ○ | ○ | ○ | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | __x_ | 警告發生時的輸出裝置的選擇 在警告發生時選擇ALM(故障)的輸出狀態。 <div style="border: 1px solid black; padding: 5px; margin: 10px 0;"> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>設定值</th> <th colspan="2">裝置的狀態</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="4">0</td> <td>WNG</td> <td>ON</td> <td rowspan="4" style="text-align: center; vertical-align: middle;"> </td> </tr> <tr> <td>WNG</td> <td>OFF</td> </tr> <tr> <td>ALM</td> <td>ON</td> </tr> <tr> <td>ALM</td> <td>OFF</td> </tr> <tr> <td rowspan="4">1</td> <td>WNG</td> <td>ON</td> <td rowspan="4" style="text-align: center; vertical-align: middle;"> </td> </tr> <tr> <td>WNG</td> <td>OFF</td> </tr> <tr> <td>ALM</td> <td>ON</td> </tr> <tr> <td>ALM</td> <td>OFF</td> </tr> </tbody> </table> </div> | 設定值 | 裝置的狀態 | | 0 | WNG | ON | | WNG | OFF | ALM | ON | ALM | OFF | 1 | WNG | ON | | WNG | OFF | ALM | ON | ALM | OFF | 0h | ○ | ○ | ○ |
| | 設定值 | 裝置的狀態 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 0 | WNG | ON | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| WNG | | OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ALM | | ON | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| ALM | | OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 1 | WNG | ON | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | WNG | OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | ALM | ON | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | ALM | OFF | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| _x__ | 製造商設定用 | 0h | / | / | / | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| x___ | 製造商設定用 | 0h | / | / | / | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

5.2.5 擴張設定2參數([Pr.PE__])

回目錄

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|-------------------------|------|--|-------------|------|---|---|
| | | | | P | S | T |
| PE41 EOP3 機能選擇E-3 | ___x | 低通濾波器選擇 0: 無效 1: 有效 使這個設定值為"有效"時，用[Pr.PB51]設定的機械共振濾波器5無法使用。 | 0h | ○ | ○ | ○ |
| | __x_ | 製造商設定用 | 0h | / | / | / |
| | _x__ | 製造商設定用 | 0h | / | / | / |
| | x___ | 製造商設定用 | 0h | / | / | / |

5. 參數

5.2.6 擴張設定3參數([Pr.PF_ _])

回目錄

| 號碼/簡稱/名稱 | 設定位數 | 機能 | 初期值 [單位] | 控制模式 | | |
|---|---------|---|--------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|
| | | | | P | S | T |
| PF21 DRT 驅動器記錄器 切換時間設定 | | 設定驅動器記錄器切換時間。 在圖表機能使用中USB通信被切斷的情況下或將圖表機能結束的情況，用這個參數設定的時間後會自動的切換成驅動器記錄器機能。 設定"1"~"32767"的情況下，在設定時間後切換。 但是，設定為"0"的情況下，會在600秒後切換。 設定"-1"的情況下，驅動器記錄器機能無效。 設定範圍: -1~32767 | 0 [s] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PF23 OSCL1 振動強韌驅動器 發振檢知標準 | | 振動強韌驅動有效時，設定[Pr.PB13 機械共振抑制濾波器1]及[Pr.PB15機械共振抑制濾波器2]的濾波器再調整敏感度。 例: 這個參數設定在"50"的情況下，發振標準為50%以上時會再調整。 設定範圍: 0~100 | 50 [%] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PF24 *OSCL2 振動強韌驅動器 機能選擇 | __ _ x | 發振檢知異警選擇 在[Pr.PF23]的濾波器再調整敏感度標準的發振持續的情況，選擇異警或警告。 與[Pr.PA20]的振動強韌驅動的有效或無效無關，會常時有效。 0: 在發振檢知時，為[AL.54 發振檢知]。 1: 在發振檢知時，為[AL.F3.1 發振檢知警告]。 2: 發振檢知機能無效 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ _ x _ | 製造商設定用 | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | _ x _ _ | | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | x _ _ _ | | 0h | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PF25 CVAT 瞬停強韌驅動器 檢出時間 | | 設定到[AL.10.1 控制回路電源電壓低下]發生為止的時間。 [Pr.PA20]的"瞬停強韌驅動器選擇"裡選擇"無效(L 0 _)"的情況下，這個參數的設定值為無效 設定範圍: 30~200 | 200 [ms] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| PF31 FRIC 機械診斷機能 低速時摩擦推定 領域判定速度 | | 在機械診斷的摩擦推定處理，將低速時摩擦推定領域和高速時摩擦推定領域切分開的設定馬達速度。 但是，設定為"0"的情況，會只有額定回轉速度的一半的值。 到額定回轉速度為止不使用的運轉圖型的情況，對運轉時的最大速度建議設定一半的值。 <div style="text-align: center;"> </div> | 0 [r/min] | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| | | 設定範圍: 0~容許回轉速度 | | | | |