目錄

基本參數一覽表

基本設定參數([Pr.PA]) ———————————————————————————————————	5 - 1 <u>連結</u>
増益・濾波器設定參數([Pr.PB]) ―――――	5 - 2 <u>連結</u>
擴張設定參數([Pr.PC]) ———————————————————————————————————	5 - 3 <u>連結</u>
輸出入設定參數([Pr.PD]) ——————	5 - 5 <u>連結</u>
擴張設定 2 參數([Pr.PE]) ———————————————————————————————————	5 - 6 <u>連結</u>
擴張設定 3 參數([Pr.PF]) ———————	5 - 7 <u>連結</u>

詳細參數一覽表

基本設定參數([Pr.PA]) ———————————————————————————————————	5 - 8 <u>連結</u>
增益·濾波器設定參數([Pr.PB]) —————	5 - 16 <u>連結</u>
擴張設定參數([Pr.PC]) —————————	5 - 27 <u>連結</u>
輸出入設定參數([Pr.PD]) ———————	5 - 37 <u>連結</u>
擴張設定 2 參數([Pr.PE]) ———————————————————————————————————	5 - 41 <u>連結</u>
擴張設定 3 參數([Pr.PF]) ——————	5 - 42 <u>連結</u>

第5章 參數

注意

由於參數的錯誤調整以及變更造成運行變得不穩定,此時絕對不要運行設備。 參數的固定值絕對不要做更改。

請勿改變廠商設定用的參數。

5.1參數一覽表

要點

參數縮寫前附有*標記的參數需在設置後先關閉電源1 s以上然後在接通才會有效。

控制模式欄的記號顯示各個控制模式。

P: 位置控制模式 S: 速度控制模式 T: 轉矩控制模式

5.1.1 基本設置參數 ([Pr. PA_ _])

編號	小 京信司	夕秤	江447年	盟份	控	制模	式
%闸5 扩	縮寫	名稱	初始值	單位	P	S	Т
PA01	*STY	運行模式	1000h		3	0	
PA02	*REG	再生選件	0000h		0	0	_
PA03		廠商設定用	0000h				Ţ
PA04	*A0P1	功能選擇A-1	2000h		0 0	٥,	
PA05	*FBP	每轉指令輸入脈衝數	10000		0		Ţ
PA06	CMX	電子齒輪分子(指令脈衝倍率分子)	1		0		Ł
PA07	CDV	電子齒輪分母(指令脈衝倍率分母)	1		0 0	/ (Ţ
PA08	ATU	自動調整模式	0001h) (Э (
PA09	RSP	自動調整回應性	16) ر	o,	
PA10	INP	限制範圍	100	[pulse]	0 0	/	ļ
PA11	TLP	正轉轉矩限制	100.0	[%]		0	
PA12	TLN	反正轉矩限制	100.0	[%]	$\overline{0}$	C,	
PA13	*PLSS	指令脈衝輸入形態	0100h		0		Ĺ
PA14	*POL	旋轉方向選擇	0		C		Γ
PA15	*ENR	編碼器輸出脈衝	4000	[pulse/rev]	0	0	Ī
PA16	*ENR2	編碼器輸入脈衝2	1		0	0	
PA17		廠商設定用	0000h				
PA18			0000h				
PA19	*BLK	參數寫入禁止	00AAh		3		
PA20	*TDS	Tough Drive設定 Tough drive	0000h		0 0	0 0	
PA21	_*AOP3	功能選擇A-3	0001h		0	0	
PA22		廠商設定用	0000h		ļ		
PA23	DRAT	驅動記錄器任意警報觸發器設定	0000h		C)	
PA24	AOP4	功能選擇A-4	0000h		O	()	
PA25	OTHOV	單鍵調整過沖容許水準	0	[%]	0	C (
PA26	*A0P5	功能選擇A-5	0000h		0	2	
PA27		廠商設定用	0000h				
PA28			0000h]			
PA29			0000h]			
PA30]		0000h]			
PA31			0000h	1			
PA32			0000h				I

5.1.2 増益・篩檢程式設定參數([Pr.PB_ _])

編號					控制模式				
(AHIT)) [縮寫	名 稱	初始值	單位		FFIVE:	T		
PB01	FILT	自我調整調諧模式(自我調整濾波器Ⅱ)	0000h		0	0	0		
PB02	VRFT	減振控制調諧模式(先進減振控制Ⅱ)	0000h		0				
PB03	PST	位置指令加減速時間常數(位置平滑)	0	[ms]	0	$\overline{}$			
PB04	FFC	正向輸送增益	0	[%]	0	$\overline{}$			
PB05		廠商設定用	500		$\overline{}$	$\overline{}$	$\overline{}$		
PB06	GD2	負荷慣量矩比	7.00	[倍]					
PB07	PG1	模型控制增益	15.0	[rad/s]	0	0			
PB08	PG2	位置控制增益	37.0	[rad/s]	0	<u> </u>			
PB09	VG2	速度控制增益	980	[rad/s]	0	0	$\overline{}$		
PB10	VIC	速度積分補償	0	[ms]	0	0			
PB11	VDC	速度微分補償	4500		0	0	$\overline{}$		
PB12	OVA	過衡量修正	0000h	[%]	0	Š	$\overline{}$		
PB13	NH1	機械共振抑制篩檢程式1	4500	[Hz]	0				
PB14	NHQ1	槽口形狀選擇1	0000h		0	0	0		
PB15	NH2	機械共振抑制篩檢程式2	4500	[Hz]	0	0	0		
PB16	NHQ2		0000h		0	0	0		
		槽口形狀選擇2	_		+				
PB17	NHF	軸共振抑制篩檢程式 低通篩檢程式設置	0000h 3141		0	0	$^{\circ}$		
PB18	LPF		100.0	[rad/s]	0	$^{\circ}$			
PB19	VRF11	限制振動控制1 振動頻率設定		[Hz]	0				
PB20	VRF12	限制振動控制1 共振頻率設定	100.0	[Hz]	0	\rightarrow			
PB21	VRF13	限制振動控制1 振動頻率減幅設定	0.00		0				
PB22	VRF14	限制振動控制1 共振頻率減幅設定	0.00		0				
PB23	VFBF	低通節檢程式選擇	0000h		0	0	0		
PB24	*MVS	微振動抑制控制	0000h		0				
PB25	*B0P1	功能選擇B-1	0000h		0				
PB26	*CDP	增益切換功能	0000h		0	0			
PB27	CDL	增益切換條件	10	[kpps]/ [pulse]/	0	0			
				[r/min]			,		
PB28	CDT	増益切換時常數	1	[ms]	0	0			
PB28 PB29	CDT GD2B	增益切換時常數 增益切換 負載慣量比	1 7.00	1	0	0			
		增益切換 負載慣量比		[ms]	1	_			
PB29	GD2B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益	7.00	[ms] [倍] [rad/s]	0	_			
PB29 PB30	GD2B PG2B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益	7.00 0.0	[ms] [倍]	0	0			
PB29 PB30 PB31	GD2B PG2B VG2B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償	7.00 0.0 0	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms]	0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32	GD2B PG2B VG2B VICB	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定	7.00 0.0 0 0.0	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s]	0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0 0.0	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0 0.0 0.0	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 1600	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 1600 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 1600 0.00 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 1600 0.00 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B	增益切換 負載慣量比 增益切換 位置控制增益 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 抵動頻率減幅設定	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43 PB44	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B VRF4B	增益切換 負載慣量比 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 振動頻率减幅設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率減幅設定 磨商設定用	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]	0 0 0 0 0 0	0			
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43 PB44 PB45	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B VRF4B	增益切換 負載慣量比 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 拱振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 拱振頻率减幅設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 增益切换 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 廠商設定用	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00	[ms] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz] [Hz]	0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0				
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43 PB44 PB45 PB46	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF3B VRF4B CNHF NH3	增益切換 負載慣量比 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 振動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 增益切换 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 廠商設定用	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 1600 0.00 0.	[ms] [倍] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz]					
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43 PB44 PB45 PB46 PB47	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF2B VRF3B VRF4B CNHF NH3 NHQ3	增益切換 負載慣量比 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 振動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率減幅設定 附高設定用 指令觸點篩檢程式 機械共振抑制篩檢程式3 觸點形狀選擇3	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 0.00	[ms] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz] [Hz]			0		
PB29 PB30 PB31 PB32 PB33 PB34 PB35 PB36 PB37 PB38 PB39 PB40 PB41 PB42 PB43 PB44 PB45 PB46	GD2B PG2B VG2B VICB VRF1B VRF3B VRF4B CNHF NH3	增益切換 負載慣量比 增益切換 速度控制增益 增益切換 速度積分補償 增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定 增益切換 限制振動控制1 振動頻率減幅設定 增益切換 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 增益切换 限制振動控制1 共振頻率减幅設定 廠商設定用	7.00 0.0 0.0 0.0 0.0 0.0 0.00 0.00 1600 0.00 0.	[ms] [rad/s] [rad/s] [ms] [Hz] [Hz]			_		

編號	いかです	名 稱	初始值	單位	控	制模	式
邻厢 列元	縮寫	白	7月月11日	単 位	Р	S	T
PB51	NHQ5	觸點形狀選擇5	0000h		0	0	0
PB52	VRF21	限制振動控制2 振動頻率設定	100.0	[Hz]	0	/	
PB53	VRF22	限制振動控制2 共振頻率設定	100.0	[Hz]	C	/	
PB54	VRF23	限制振動控制2 振動頻率減幅設定	0.00		0	/	
PB55	VRF24	限制振動控制2 共振頻率減幅設定	0.00		0	/	
PB56	VRF21B	增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定	0.0	[Hz]	0	/	
PB57	VRF22B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定	0.0	[Hz]	0	/	
PB58	VRF23B	增益切換 限制振動控制1 振動頻率减幅設定	0.00		0	/	
PB59	VRF24B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率减幅設定	0.00		0	/	
PB60	PG1B	增益切換 模型控制增益	0.0	[rad/s]	0	0	
PB61		廠商設定用	0.0				
PB62			0000h				1
PB63			0000h				
PB64			0000h				-

5.1.3 擴展設置參數([Pr. PC_ _])

					控制		. t.
編號	縮寫	名 稱	初始值	單位	Ь	S	T
PC01	STA	速度加速時間常數	0	[ms]		n	0
PC02	STB	速度減速時間常數	0	[ms]		0	0
PC03	STC	S形曲線加減速時間常數	0	[ms]		0	0
PC04	TQC	轉矩指令時間常數	0	[ms]			0
PC05	SC1	内部速度指令1	100	[r/min]		0	
1000	501	内部速度限制1		[1/ 1111]	\triangleright	\rightarrow	0
PC06	SC2	内部速度指令2	500	[r/min]		0	
1 000	502	內部速度限制2	333	[1/1111]			0
PC07	SC3	内部速度指令3	1000	[r/min]		0	
1007	303	內部速度限制3	1000	[1/11111]			0
DOOO	004	内部速度指令4	200	r / • ¬		0	
PC08	SC4	内部速度限制4	200	[r/min]			0
Dago	0.05	内部速度指令5	000	F / • 7		0	
PC09	SC5	内部速度限制5	300	[r/min]			0
		内部速度指令6		F / - 3		0	
PC10	SC6	內部速度限制6	500	[r/min]			0
DC11	007	内部速度指令7	800	F / :]		0	
PC11	SC7	内部速度限制7	800	[r/min]			
DC10	VCM	類比速度指令最大轉速	0	F / :]		0	
PC12	VCM	類比速度限制最大轉速	0	[r/min]			0
PC13	TLC	類比轉矩指令最大輸出	100.0	[%]			0
PC14	MOD1	模擬電機1輸出	0000h		0	0	0
PC15	MOD2	模擬電機2輸出	0001h		0	0	C
PC16	MBR	電磁制動器順序輸出	0	[ms]	0	0	0
PC17	ZSP	零速度	50	[r/min]	0	0	0
PC18	*BPS	警報器歷史記錄清零	0000h		0	0	0
PC19	*ENRS	編碼器輸出脈衝選擇	0000h		C	Ω	0
PC20		廠商設定用	0				
PC21			0000h				
PC22	*COP1	功能選擇C-1	0000h		0	0	0
PC23	*COP2	功能選擇C-2	0000h			0	0
PC24	*COP3	功能選擇C-3	0000h		O		
PC25		廠商設定用	0000h				
PC26	*COP5	功能選擇C-5	0000h		0	0	
PC27		廠商設定用	0000h				

		h w			控	制模	式
編號	縮寫	名 稱	初始值	單位	Ъ	S	T
PC28		■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■	0000h				
PC29			0000h		1		
PC30	STA2	速度加速時間常數2	0	[ms]		0	0
PC31	STB2	速度減速時間常數2	0	[ms]		ŏ	ŏ
PC32	CMX2	指令輸入脈衝倍率分子2	1		0		
PC33	CMX3	指令輸入脈衝倍率分子3	1		0		\leq
PC34	CMX4	指令輸入脈衝倍率分子4	1		0		
PC35	TL2	內部轉矩限制2	100.0	[%]	0	0	0
PC36	*DMD	狀態顯示選擇	0000h		0	0	0
PC37	VCO	類比速度指令補償	0	[mV]		0	
$\overline{}$	VC0	類比速度限制補償		[IIIV]			0
PC38	TP0	類比轉矩指令補償	0	[mV]			0
		模擬轉矩限制補償				0	
PC39	MO1	模擬電機1偏移	0	[mV]	0	0	0
PC40	MO2	模擬電機2偏移	0	[mV]	0	0	0
PC41		廠商設定用	0				
PC42		No. 25 No. 2 No. 2 No. 2 No. 2	0				
PC43	ERZ	誤差過大警報檢測水準	0	[rev]	0		
PC44		廠商設定用	0000h	1			9
PC45			0000h				
PC46			0				
PC47	8		0				
PC48 PC49			0	ł			
PC50			0000h	i			1 9
PC51	RSBR	強制停止時 減速時常數	100	[ms]	0	0	
PC52	ROBR	廠商設定用	0	[moj	<u> </u>		$\overline{}$
PC53		MX I PULL X V C / I J	0				
PC54	RSUP1	上下軸吸引量	0	[0.0001rev]	0		
PC55		廠商設定用	0				
PC56			100				
PC57			0000h				
PC58			0				
PC59			0000h				
PC60	*COPD	功能選擇C-D	0000h		0	0	0
PC61		廠商設定用	0000h				
PC62			0000h				
PC63			0000h	ļ			
PC64			0000h	Į.			
PC65			0000h				
PC66			0000h				
PC67			0000h				8
PC68			0000h				
PC69			0000h				
PC70			0000h				
PC71			0000h				
PC72	9		0000h	Į.			
PC73			0000h	ļ			
PC74			0000h	Į.			
PC75			0000h	ļ			
PC76			0000h	ļ			
PC77	6		0000h				
PC78			0000h				
PC79	g		0000h				
PC80			0000h				

5.1.4 輸入輸出設置參數([Pr. PD_ _])

						L	日 球
編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控 P	制模: S	式 T
PD01	*DIA1	輸入信號自動0N選擇1	0000h		0	0	0
PD02		廠商設定用	0000h		_		
PD03	*DI1L	輸入信號選擇1L	0202h		0	0	\setminus
PD04	*DI1H	輸入信號選擇1H	0002h		<u> </u>		0
PD05		廠商設定用	2100h				_
PD06	1		0021h	1			
PD07			0704h	1			
PD08	1		0007h	1			'
PD09	1		0805h				'
PD10	1		0008h	1			
PD11	*DI5L	輸入信號選擇5L	0703h		0	0	
PD12	*DI5H	輸入信號選擇5H	0007h				0
PD13	*DI6L	輸入信號選擇6L	0806h		0	0	
PD14	*DI6H	輸入信號選擇6H	0008h				0
PD15		廠商設定用	0000h				
PD16	1		0000h	1			·
PD17	*DI8L	輸入信號選擇8L	0A0Ah		0	0	
PD18	*DI8H	輸入裝置選擇8	0000h				0
PD19	*DI9L	輸入信號選擇9L	0B0Bh		0	0	
PD20	*DI9H	輸入信號選擇9H	0000h			/	0
PD21		廠商設定用	2323h				
PD22	1		0023h				•
PD23	1		0004h				•
PD24	*D02	輸出信號選擇2	000Ch		0	0	0
PD25	*D03	輸出信號選擇3	0004h		0	0	0
PD26		廠商設定用	0007h				
PD27	1		0003h				'
PD28	*D06	輸出信號選擇6	0002h		0	0	0
PD29	*DIF	輸入篩選器設置	0004h		0	0	0
PD30	*D0P1	功能選擇D-1	0000h		0	0	0
PD31		廠商設定用	0000h			/	
PD32	*D0P3	功能選擇D-3	0000h		0		
PD33		廠商設定用	0000h				
PD34	DOP5	功能選擇D-5	0000h		0	0	0
PD35		廠商設定用	0000h				
PD36]		0000h				
PD37]		0000h				'
PD38	1		0	1			۱ ۱
PD39	1		0	1			
PD40	1		0	1			'
PD41	1		0000h	1			'
PD42	1		0000h	1			
PD43	1		0000h	1			'
PD43	1		0000h	1			
PD44 PD45	1		0000h	1			
	1		0000h	1			
PD46	1			1			
PD47	1		0000h	1			
PD48			0000h				

回目錄 5.1.5 擴展設置2參數([Pr. PE]]) 控制模式 編號 縮寫 名 稱 初始值 單位 Р S PE01 廠商設定用 0000h PE02 0000h PE03 0003h PE04 PE05 1 PE06 400 PE07 100 PE08 10 0000h PE09 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 0000h PE26 PE27 0000h PE28 0000h PE29 0000h PE30 0000h 0000h PE31 0000h PE32 0000h PE33 PE34 PE35 PE36 0.0 PE37 0.00 PE38 0.00 PE39 20 PE40 0000h PE41 EOP3 功能選擇E-3 0000h 0 00 PE42 廠商設定用 0 PE43 0.0 PE44 0000h 0000h PE45 0000h PE46 0000h PE47 PE48 0000h 0000h PE49 0000h PE50 PE51 0000h PE52 0000h PE53 0000h PE54 0000h

編號	縮寫	名 稱	初始值	單位	控	制模	式
邻用分元	細為	台	17/3/2713.	- 単位	P	S	T
PE55		廠商設定用	0000h				\Box
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 擴展設置3參數([Pr. PF_ _])

編號	縮寫	名 稱	初始值	單位	控	制模	式
	細病		19月8日1日	- 平匹	Р	S	T
PF 01		廠商設定用	0000h				
PF 02			0000h				
PF 03			0000h			2	
PF 04			0				
PF 05			0				
PF 06			0000h				
PF 07			1				
PF08			1				
PF09			0000h				
PF10			0000h				
PF11			0000h				
PF12			10000			9	
PF13 PF14			100				
PF14 PF15			100 2000				
						á	
PF16			0000h				
PF17 PF18							
PF18 PF19			0000h 0000h				
PF19 PF20			0000h				
PF20 PF21	DRT	 驅動記錄器切換時間設定	00001	[s]	$\overline{}$		
PF22	DK1	> 順期記錄器切換时則設定 廠商設定用	200	[S]	0	0	0
PF23	OSCL1		50	[0/1	$\stackrel{\sim}{\sim}$	0	
PF23 PF24	*0SCL1	振動Tough Drive 發振檢測水準	0000h	[%]	00	8	
		振動Tough Drive功能選擇 Tough drive		[]	8	0	0
PF25	CVAT	瞬停Tough Drive檢測時間 Tough drive	200	[ms]	_	0	-
PF26		廠商設定用	0				
PF27			0			-	
PF28			0				
PF29			0000h				
PF30	EDIC	→₩ ← → → 人	0	Γ /- : 1	0	0	0
PF31	FRIC	機械診斷功能低速時摩擦推斷領域判斷速度	0	[r/min]	_		Н
PF32		廠商設定用	50			i.	
PF33			0000h			i i	
PF34			0000h				
PF35			0000h				
PF36			0000h				
PF37	1		0000h				
PF38			0000h				
PF39			0000h			ğ	
PF40			0000h				

編號	縮寫	名 稱	初始值	單位	控 P	制模: S	式 T
PF 41		廠商設定用	0000h				
PF 42			0000h				
PF 43			0000h				
PF 44			0000h				
PF 45			0000h				
PF 46			0000h	Į			
PF 47			0000h	Į	[
PF48			0000h				

5.2 參數詳細一覽表

要點

在"設置位" 欄的 " \mathbf{x} " 處輸入數值。

5.2.1 基本設置參數 ([Pr. PA_ _])

1.9%女人	([11. 11])		i		7 35/5
設定位	功能	初始值	控	制模。	式
		[單位]	P	S	T
X	控制模式選擇	0h	O	С	0
	選擇控制模式				
	0: 位置控制模式				
	1: 位置控制模式與速度控制模式				
	2: 速度控制模式				
	3: 速度控制模式與轉矩控制模式				
	4: 轉矩控制模式				
	5: 轉矩控制模式與位置控制模式				
X	廠商設定用	0h	/		/
X		0h			
x		1h		/	/
_ x x	再生選件選擇	00h	0	O	0
	選擇再生選件				
	錯誤設定可導致再生選件燒損。				
	如果選擇沒有與伺服放大器組合的再生選件就會出現[AL. 37 參數異常] 。				
	00: 不使用再生選購件				
	200 WU下的伺服放大哭不使用再生露阳哭。				
	., ., ., ., ., ., ., ., ., ., ., ., ., .				
	04: MR-RB32				
	05: MR-RB30				
	06: MR-RB50 (需要散熱風扇)				
_ X	廠商設定用	0h			
X	设定位 x x x x	及定位	設定位 功能 初始値 [單位] 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 2: 速度控制模式 2: 速度控制模式 3: 速度控制模式 3: 速度控制模式 4: 轉矩控制模式 5: 轉矩控制模式 5: 轉矩控制模式 5: 轉矩控制模式 5: 轉矩控制模式 6. 向	設定位 功能 初始値 控	対策

編號/略稱/ 名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式 P S 7	Т
PA04 *A0P1 功能選擇A-1	X X	廠商設定用	0h 0h 0h		
	X	強制停止減速功能選擇 0: 強制停止減速功能無効(使用EM1。) 2: 強制停止減速功能有効(使用EM2。) 詳細請參考表5.1。	2h	00	
		表5.1 减速方法			
		EM2/EM1的選方法 減速 方法 發生警報 EM2或者EM1為關閉 不進行強制停止減速直接 EM1 不進行強制停止減速直接關			
	2_	閉MBR(電磁制動器聯鎖)。 - EM2 在強制停止減速後關閉MBR 在強制停止減速後關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。			
		A LIGHTH 192 II all 78 STORM A IIII III . VALIDAM 1921 HERBERGEZ	•		
PA05 *FBP 每轉指令輸 入脈衝數		根據設定的指令輸入脈衝伺服電機旋轉1周。 當在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇"中選擇 "1周的指令輸入脈衝數 (1)" 時, 此參數的設置值有効。	10000	0	\setminus
PA06 CMX 電子齒輪分子(指令脈衝 倍率分子)		設定電子齒輪分子。 此參數在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇" 中選擇 "電子齒輪 (0)" 時有效。電子齒輪的設定範圍大致如下。 1 < CMX	1	0	
PA07 CDV 電子齒輪分 母(指令脈衝 倍率分母)		設定電子齒輪分母。 此參數在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇" 中選擇 "電子齒輪 (0)" 時有效。 設置範圍: 1 ~ 16777215	1	0	\

X	增益調整模式選擇 對增益調整模 0:2增益調整模式1(插補模式)	式進行選擇。	[單位] 1h	P	S T
X		式進行選擇。	1h	0	\sim
	1:增益調整模式1 2:增益調整模式2 3:手動模式 4:2增益調整模式2			0	
X X	<u>詳細請參考表5.2.</u> 廠商設定用		0h 0h		
A	表5.2 增益調整	模式選擇	OII		
設置					
	_0 2增益調整模式選擇1 (插 補模式)	制增益] [Pr. PB09 速度控制增益] [Pr.			
	_1 自動調諧模式1	[Pr. PB06 負荷慣量比] [Pr. PB07 模型環路增益] [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 模型環路增益] [Pr. PB08 位置控制增益] [Pr. PB09 速度控制增益] [Pr. PB10 速度積分補償]			
		[Pr. PB08 位置控制增益] [Pr. PB09 速度 控制增益] [Pr. PB10 速度積分補償]			
	x x ——	4: 2增益調整模式2 詳細請參考表5.2. 廠商設定用 表5.2 增益調整 設置值 增益調整模式0 2增益調整模式選擇1 (插補模式)1 自動調譜模式1 2 自動調譜模式2	4: 2增益調整模式2 詳細請參考表5. 2.	4: 2增益調整模式2 注细請參考表5.2. Oh	4: 2增益調整模式2

編號/略稱/名	設定位				功能				初始值	控	制模式	式
稱									[單位]	P	S	T
PA09 RSP 自動調整回應 性	Г	投置值 1 2 3 4	無性進行設 機 回應性 低回應	機的特性 機械共振頻率的 基準 [Hz] 2.7 3.6 4.9 6.6	設置值 21 22 23 24	回應性 低回應	75.6 85.2 95.9	र्भेगु	16	0	0	
		5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20	中回應	10.0 11.3 12.7 14.3 16.1 18.1 20.4 23.0 25.9 29.2 32.9 37.0 41.7 47.0 52.9 59.6	25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39	中回應	108.0 121.7 137.1 154.4 173.9 195.9 220.6 248.5 279.9 315.3 355.1 400.0 446.6 501.2 571.5 642.7					
PA10 INP 限制範圍	設置範圍	負載範可以通	圍按照指令	▶脈衝單位設定。 24]的設置變更為何 65535	服電機編碼	器脈衝罩	単位。		100 [pulse]	0		
PA11 TLP 正轉轉矩限制		能夠限 在通過 [Pr. PA 按照最 轉矩時	制伺服電机 模擬監視 12 反轉轉 大轉矩 =	機的發生轉矩請在參! 器輸出對轉矩進行輸 矩限制值]中值較大 100.0 [%] 進行設置 设置為0.0″時不會發	出時,[Pr. 的轉矩為最 合。在限制信	PA11 大輸出	正轉轉矩限制值 電壓(8V)。	及	100.0 [%]	0	0	0
PA12 TLN 反正轉矩限制		能夠限 在通過 [Pr. PA 按照最 轉矩時	制伺服電梯 模擬監視 12 反轉轉 大轉矩 =	幾的發生轉矩請在參 器輸出對轉矩進行輸 矩限制值]中值較大 100.0 [%] 進行設置 设置為0.0″時不會發	出時,[Pr. 式的轉矩為最 。在限制信	PA11 大輸出	正轉轉矩限制值 電壓(8V)。	及	100.0 [%]	0	0	0

編號/略稱/名	設定	E 位				功能	初始值		制模式
稱			11- 4-44				[單位]	P	S T
PA13 *PLSS					列形態選擇 專脈衝列		0h	0	\ \
指令脈衝輸入			1: 帶名						$ \setminus \setminus $
形態			2: A相						
			設定值						\ \
		x _	脈衝列:	邏輯選	擇		0h	0	$\setminus \setminus \setminus$
			0: 正選	酣					$ \setminus \setminus $
			1: 負箋	醒輯					$ \ \ $
-			設定值					0	+
	_ X				列篩檢程式選擇		1h	U	
						程式,能夠提高耐干擾能力。			$ \setminus \setminus $
					低衝列在4 Mpps以下時 低無列在1 Mpps以下時				$ \setminus \setminus $
					低衝列在1 Mpps以下時 低衝列在500 kpps以下時	±			
						寸 _1_Mpps ~ 4_Mpps的指今時,請設置 "0" 。			\ \
	Х		廠商設			THINAS THINASITAL AND HERVEL V	0h		
					表5.	3 指令輸入脈衝形態選擇			
		設置	值	脈衝死	刊形態	正轉指令時反轉指令時			
		00	10h		正轉脈衝列	bb frfrfr			
					反轉脈衝列				
						NP TITE	Π.Γ		
						in free free in	пг		
		00.	11h	負	16年501十六日時	0000 000	1 *		
		00.	IIn	邏	脈衝列+方向信號	NR L H	-		
				輯		NP H			
							\Box		
		001	12h		A相脈衝列	pp f	_		
					B相脈衝列	NP -T	¥		
						PP FIFIF			
		000	201		正轉脈衝列	pp	7		
		000	00h		反轉脈衝列	NP	L f T		
						NP	ATTENDED TO STATE		
							LTL		
		000	01h	正	脈衝列+方向信號	NP			
				邏		н			
		000	02h	輯	A相脈衝列	PP L T L T	L		
					B相脈衝列	NP	_		
		6万久至市	主二沿	· /字际/ / /	的時間。A相和B相脈衝	京加,乘 N.4.96.34年 。			
		印列	表不不理	≦1 」別以俚	1日744年11。144日4月日11年	到7月,本以生发進1月。			

編號/略稱/名稱	設定位				功能					初始值	控 P	制模式	式 T
PA14	\	選擇與輸入的	脈衝列相對的	的伺服電機	選擇方向。					0	0	S	1
*POL 旋轉方向選擇		設置 旋轉 0	方向	正轉脈衝輸 CCW	伺服電機 入時		衝輸人時 CW CCW						
		, 設定範圍:(·轉(CCW)	Y STATE	iệ (CW)							
PA15 *ENR 編碼器輸出脈 沖		通過每週的 (乘以4後) 對在[Pr. PC (3_)″ 輸出最大頻 設置節闡:	[219] 的 "編 時的電子齒 率為4.6 Mp	編碼器輸出加 額輪的分子的 ps。請在超	(衝設置選擇 進行設置。	翠"中選擇"				4000 [pulse/ rev]	0	0	0
PA16 *ENR2 編碼器輸入脈 沖2		設定AB相脈(對在[Pr. P((3 _)" 設置範圍:	衝輸出的電 219] 的 ″編 時的電子齒	子齒輪的分 編碼器輸出加 菌輪的分母類	(衝設置選擇	睪"中選擇"	A相・B相脈	衝電子齒輪	設置	1	0	0	О
PA19 *BLK		選擇參數的	參考範圍以	及寫入範圍	0					00AAh	0	0	0
参數寫入禁止		關於設定值證		₹5.4 [Pr.	PA19] f	的設置值具	與讀取・領	 高入範圍			<u> </u>		
		PA19 - 下述以 - 外	設定值 的操作 讀入 寫入	PA O	PB	PC	PD	PE	PF				
		• 000Ah	讀入 寫入	只有19 只有19									
		- 000Bh	讀入 寫入	0	0	0							
		. 000Ch	讀入	0	0	0	0						
		. 00AAh (初始	讀入	0	0	O D	0	0	0				
		值) • 100Bh	寫入 讀入	O									
		- 100Ch	寫入 讀入	只有19 O	0	0	0						
		. 10AAh	寫入 讀入 寫入	只有19 O 只有19	0	С	0	0	0				

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	式
稱			[單位]	P	S	T
PA20	通過電源	 以及負載變動的狀態,可能存在不可以用Tough Drive功能回避警報的情況。 可以通過[Pr. PD24]	, [Pr	. PD2	25]
*TDS	以及 [Pr	. PD28] 將MTTR (Tough Drive中)分配到CN1-23針,CN1-24針以及CN1-49針上。				
Tough Drive設	X	廠商設定用	0h			
定 Tough drive	X _	振動Tough Drive選擇	0h	0	0	
		0: 無效				
		1: 有效				$ \setminus $
						$ \ $
		如果在此位上選擇 "1" ,則當超過[Pr. PF23] 中所設置的振盪水準時,就會自動				$ \ $
		的變更 [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				$ \ \ $
		設置值,對震動進行抑制。				$ \ $
		在將振盪檢測報警設為警告輸出時,可以通過[Pr. PF24 震動Tough Drive功能選擇]				
		進行變更。				\
		詳細	-,	0	0	0
	_ X	瞬停Tough Drive選擇	0h		0	0
		0: 無效				
		1: 有效				
		如果在此位上選擇"1",則即使在運行中發生暫態停電也能夠通過使用伺服放大器				
		内的電容器中所儲存的電能來避免發生 [AL. 10 欠壓] 。通過[Pr. PF25 瞬停				
	X	ToughDrive 檢測時間] 可以對「AL. 10 欠壓」發生之前的時間進行設置。 廠商設定用	0h			
PA21		一觸式調整功能選擇	1h	0	0	\vdash
*A0P3	X	周以間を切削と3年 0: 無效	111			$ \setminus $
功能選擇A-3		1: 有效				$ \setminus $
PUNEWELL O		1. 有效				$ \ $
		當此位為 "0" 時,不能執行單鍵調整。				$ \ \ $
i	X _	廠商設定用	0h		$ egin{array}{c} $	
i	_ X	PARTIES CONTROL OF THE	0h		egthankowskip	abla i
i	X	電子齒輪選擇	0h	0	\bigcup	
i		0: 電子齒輪 ([Pr. PA06] 及 [Pr. PA07])			$ \setminus $	$ \setminus $
i		1: 1周的指令輸入脈衝數 ([Pr. PA05])			$ \ \ $	
PA23	X X	報警詳細編號設定	00h	0	0	0
DRAT		驅動記錄器功能在通過任意報警詳細編號實施觸電時進行設定。				
驅動記錄器任		當此位為 "0 0" 時,只有任意報警編號設置為有効。				
意警報觸發器	x x	報警編號設定	00h	0	0	0
設定		驅動記錄器功能在通過任意報警編號實施觸電時進行設定。				
i		當選擇"0 0" 時,驅動記錄器的任意報警觸發將無効。				
	設定例:					
i	500,4	在發生[AL. 50 超載1] 時啟動驅動記錄器,則請將此參數設置為 "5 0 0 0"。				
		在發生[AL. 50.3 運行中超載過電流保護異常4] 時啟動驅動記錄器,則請將此參數設	置為 "5 0	0 3"	0	

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模。	弌
稱			[單位]	P	S	T
PA24 A0P4 功能選擇A-4	X	振動抑制模式選擇 0:標準模式 1:3慣性模式 2:低回應模式 2:低回應模式 選擇標準模式、低回應模式時,不能使用抑制振動控制2. 選擇3慣性模式時,不能使用前饋增益。 3在使用慣性模式及低回應模式推行控制模式切換時,請在停止狀態下推行切換。	Oh	0	0	
	X _ X	廠商設定用	Oh Oh Oh	///		
PA25 OTHOV 單鍵調整過沖 容許水準	A	通過與定位範圍相對的 [%] 對單鍵調整的過衝量的容許值進行設置。 但是,在設置 "0" 時為50%。	0 [%]	0	0	
PA26 *A0P5 功能選擇A-5	x	瞬停時轉矩限制功能選擇 0:無效 1:有效 當在運行中發生暫態停電時,可以通過對加速時轉矩進行限制,減少伺服放大器內電容器中儲存的電能的消耗,從而延長瞬停報警回避時間。通過這種方法,可以將 [Pr. PF25 瞬停Tough Drive檢測時間]設置的更長。 瞬停時轉矩限制功能在 [Pr. PA20] "瞬停Tough Drive選擇"選擇為"有効(_ 1 _)"時可以使用。	0h	0	0	
	x _	廠商設定用	0h			
	X		0h 0h			

5.2.2 増益・篩檢程式設定參數([Pr.PB_ _])

	1		ナル人は	-Legion I		
編號/略稱/名 稱	設定位	功能	初始值 [單位]	P P	制模z S	T
		グントル・イコートン田市から社 ートン把・杯団		0	2	0
PB01 FILT	X	節檢程式調整模式選擇 進行液應性等於和一門理數的計算。	0h	0)	0
自我調整調諧		進行適應性節檢程式調整的設定。				
日 找 丽 登 丽 语 模式 (自 我 調		選擇機械共振抑制篩檢程式1的調整模式。詳細請參考7.1.2. 0: 無效				
度式 (日找詗 整濾波器Ⅱ)		1: 自動設置(轉矩控制下請不要使用自動設置。)				
正愿权证11		2: 手動設定				
	X _	<u> </u>	0h	$\overline{}$	\vee	
	_ X	MXI-011X/C_/ 13	0h			
	x		0h		V	
PB02	X	抑制振動控制1調整模式選擇	0h	0	$\overline{}$	\mathbf{h}
VRFT	A	選擇抑制振動控制1的調整模式。詳細請參考7.1.5、	OII		\	\
減振控制調諧		0: 無效			\	
模式(先進減		1: 自動設定			\	l \
振控制 II)		2: 手動設定			\	()
	X _	抑制振動控制2調整模式選擇	0h	0		\
		選擇抑制振動控制2的調整模式。[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇" 選擇為 "3慣			\	١\
		性模式(1)″ 時,此位的設置值有効。詳細請參考7.1.5、			\	
		0: 無效			\	l \
		1: 自動設定			\	l \
		2; 丰動設定				_\
	_ x	廠商設定用	0h			
	x		0h			
PB03	\	設定相對於位置指令晚一次的篩檢程式常數。	0	0		
PST	1\	可以在[Pr. PB25 功能選擇B-1] 中選擇 "一次延遲" 或 "直線加減速" 的控制方	[ms]			
位置指令加減	I	式。直線加減速選擇時的設置範圍為0 ms ~ 10 ms。當設置為10 ms以上的值時,				
速時間常數	I \	設置值將被視為10 ms。				
(位置平滑)	I \	直線加減速選擇時請不要將"控制模式選擇"([Pr. PA01])變更為 " 0" 以外				
	l \	的其他值。切換位置控制模式時,伺服電機緊急停止。				
	l \	(例)同步編碼器發出指令時,即使在線形運行中也能夠順暢進入同期運行。				
	l \					
	l \					
	l \	同步用編碼器			١١	
	l \	新山河 fd				
	l \					П
						Ш
	l \	啟動 →				
	l \	伺服放大器 伺服電機				I۱
	l \					
	l \				1	
	\	無時間常數設置				
	\	有時間常數設置				
		伺服電機 轉速				
	\	ON ! t				
	\	OFF				
	\	啟動!				
		設置範圍: 0 ~ 65535	l			•

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	t
稱			[單位]	Р	S	T
PB04 FFC 正向輸送增益		設定前饋增益。 設定100%後進行定速運行時,滯留脈衝大致變為0. 但是突然加減速時,過沖(過振 比)會變大。作為標準,在將前饋增益設置為100%時,請將達到額定速度前的加速 時間常數設為1 s以上。 設置範圍: 0 ~ 100	0 [%]	0		
PB06 GD2 負荷慣量矩比		設定伺服電機的負載慣量比。 根據[Pr. PA08] 設置值的不同此參數可能為自動設置或者手動設置。詳細請餐卡下表。當此參數為自動設置時,其會在0.00 ~ 100.00的範圍內變化。 設置範圍: 0.00 ~ 300.00	7.00 [倍]	0	0	
		Pr. PA08				
PB07 PG1 模型控制增益		設定到目標位置為止的響應增益。 設定值變大時,能提高對位置指令的變化性,但是太大時,容易振動或者發振。 根據[Pr. PA08] 設置值的不同此參數可能為自動設置或者手動設置。詳細請餐卡下表。 設置範圍: 1.0 ~ 2000.0	15.0 [rad/s]	0	0	
		Pr. PA08 該參數的狀態0 (2增益調整模式1 (插補模式)) 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 (手冊模式) 手動設定4 (2增益調整模式2)	-			
PB08 PG2 位置控制增益		設定位置電路的增益。在提高對應負載干擾的位置回應性時進行設定。 設定值變大時,能提高對應負載干擾的回應性,但是太大時,容易振動或者發出聲音。 根據[Pr. PA08] 設置值的不同此參數可能為自動設置或者手動設置。詳細請餐卡下表。 設置範圍: 1.0 ~ 2000.0	37.0 [rad/s]	0		
		Pr. PA08 該參數的狀態 0 (2增益調整模式1 (插補模式1))	-			

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控制	削模式	t
稱			[單位]	P	S	T
PB09	\	設定速度電路的增益	823	0	0	\
VG2		低剛性的機械、配合間隙大的機械等上發生振動時,進行設定。增大設定值時能提	[rad/s]			\
速度控制增益		高回應性,但是過大時會發生振動和聲音。				١\
		根據[Pr. PA08] 設置值的不同此參數可能為自動設置或者手動設置。有關詳細內				١١
	\	容請參照 [Pr. PB08] 的表格。				١ ١
	\					l \
	\	設置範圍: 20 ~ 65535				\
PB10		設定速度電路的累積時間常數	33. 7	0	0	\
VIC		減小設定值能提高回應性,但是容易發生振動和聲音。 根據[Pr. PA08] 設置值的	[ms]			
速度積分補償		不同此參數可能為自動設置或者手動設置。有關詳細內容請參照 [Pr. PB08] 的表				١\
		格。				١\
	\					l \
	\	設置範圍: 0.1 ~ 1000.0				_ \
PB11		設定微分補償。	980	0	0	\setminus
VDC		開啟PC(比例控制)時有效。				
速度微分補償						\
	\	、設置範圍: 0 ~ 1000				\
PB12		伺服電機額定轉速相對的粘性摩擦轉矩以%為單位設定。	0	0		\setminus
OVA		但是在回應性低或者轉矩限制狀態下,該參數的效果會有下降。	[%]			$ \setminus $
過衝量修正						\
	\	設置範圍: 0 ∼ 100				\
PB13	\	機械共振抑制篩檢程式1	4500	0	0	0
NH1	\	設定機械共振抑制篩檢程式1的觸點頻率。	[Hz]			
機械共振抑制	\	在[Pr. PB01] 的 "濾波器整定模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,將				
篩檢程式1	\	會反映其調整結果。				
	\	在[Pr. PB01] 的 "濾波器整定模式選擇" 中選擇 "手動設置 (2)" 時,此				
	\	設置值有効。				
	\					
DD1.4	71 741 74 147	設置範圍: 10 ~ 4500		<u> </u>		
PB14		法振抑制篩檢程式1的形狀。		四 イ 壬1.3	-n ->-n	-
NHQ1 槽口形狀選擇1	-	PB01] 的 "濾波器整定模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,將會反映其調整	結果。 選	幸于期間	没 正时	守,
僧山形水选择」	請手動設	定。	01			
			Oh Oh		0	
	X _	觸點深度選擇 0: -40 dB	On	_	0	
		1: -14 dB				
		2: -8 dB				
		3: -4 dB				
	_ x	觸點廣度選擇	0h	0	0	0
		$0: \alpha = 2$				
		1: a = 3				
		2: a = 4				
		3: α = 5				
	x	廠商設定用	0h		abla	
PB15		設定機械共振抑制篩檢程式2的觸點頻率。	4500	0	0	0
NH2	\	在[Pr. PB16] 的 "機械共振抑制濾波器2選擇" 中選擇 "有効 (1)" 時,此	[Hz]			
機械共振抑制		多數的設置值有効。				
篩檢程式2	\					
	/	設置範圍: 10 ~ 4500				

編號/略稱/名	設定位			功能			初始值	控	制模式	t
稱							[單位]	P	S	T
PB16	設定機械	共振抑制篩檢	程式2的形狀							
NHQ2	X	機械共振抑制	訓篩檢程式2選擇				0h	0	0	0
槽口形狀選擇2		0: 無效								
		1: 有效						0	0	_
	X _	觸點深度選擇	翠				0h	0	0	0
		0: -40 dB								
		1: -14 dB 2: -8 dB								
		2: -8 dB 3: -4 dB								
	v	觸點廣度選 持	翠				0h	0	0	0
	_ X	侧型)更及运行 0: α = 2	F				OII	_	_	
		1: α = 3								
		2: α = 4								
		3: α = 5								
	х	廠商設定用					0h			
PB17	設定軸共	振抑制篩檢程	式							
NHF		率的機械振動								
軸共振抑制過	[Pr. PB2	3] 的 "軸共抗	長抑制濾波器選擇"	為 "自動設置	(0)″時,將根據	所使用的伺服	電機與負荷	慣量比	進行	自
濾器			(1)" 時,請							
					2) " 時,此設置值氣					
					有効(1)" 時,軸	共振抑制濾波			0	0
	X X		筛檢程式設定頻率 ※ + 5 - 5	選擇			0h	0	0	0
		設定值請參								
		超點深度選指	<u>靠近想設定的頻率</u>	0			0h	0	0	O
	_ X	問点/木/支送行 0: −40 dB	举				On	_		
		1: -14 dB								
		2: -8 dB								
		3: −4 dB								
	Х	廠商設定用					0h			
		表5.5 朝	共振抑制篩檢	程式設定頻	率選擇					
		設置值	頻率 [Hz]	設置值	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					
		OA	900	1A	346					
		0B	818	1B	333					
		0C	750	1C	321					
		OD	692	1D	310					
		0E	642	1E	300					
		0F	600	1F	290					

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式
稱			[單位]	Р	S T
PB18 LPF 低通		設定體統篩檢程式。 相關的參數設定值和該參數的狀態請參考下表。 設置範圍:	3141	0	
篩檢程式設定		100	[rad/s]		
		[Pr. PB23] [Pr. PB18] 0 _ (初始值) 自動設定 1 _ 設定值有效 2 _ 設定值無效			
PB19 VRF11 抑		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率。	100. 0	0	\ \
制振動控制1振動頻率設定		在 [Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇 "自動設置 (1) " 時,此參數將自動設置。"選擇 "手動設置 (2) " 時,請手動進行設置。詳細請參考 $7.1.5$ 、 設置節圍: $0.1\sim300.0$	[Hz]		$\left \cdot \right \cdot \left \cdot \right $
PB20 VRF12 制		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率。	100. 0	0	\
振控制1 共振 頻率設定		在 [Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇 "自動設置 (1) " 時,此參數將自動設置。"選擇 "手動設置 (2) " 時,請手動進行設置。詳細請參考 $7.1.5$ 、	[Hz]		$\left \cdot \right \cdot$
PB20 VRF13 制		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率的減幅。	0.00	0	\ \
振控制1 共振 頻率減幅設定		在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,此參數將自動設置。"選擇 "手動設置 (2)" 時,請手動進行設置。詳細請參考7.1.5、			$\left \cdot \right $
PB22 VRF14 制		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率的減幅。	0.00	0	\ \
振控制1 共振 頻率減幅設定		在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,此參數將自動設置。"選擇 "手動設置 (2)" 時,請手動進行設置。詳細請參考7.1.5、 設置範圍: 0.00 ~ 0.30			
PB23 VFBF 低	X	軸共振抑制篩檢程式選擇	0h	0	0
通篩檢程式選擇		選擇軸共振抑制篩檢程式 0: 自動設定 1: 手動設定 2: 無效 在[Pr. PB49] 的 "機械共振抑制濾波器4選擇" 中選擇 "有効 (1)" 時,軸 共振抑制減波器無法使用。			
	X _	低通篩檢程式選擇	0h	0	0
		選擇低通篩檢程式。 0: 自動設定 1: 手動設定 2: 無效			
	_ X	廠商設定用	0h		
	x		0h		

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	削模式	t
稱			[單位]	P	S	T
PB24 *MVS 微振動抑制控 制	X	微振抑制控制選擇 選擇微振動抑制控制 0:無效 1:有效 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇" 中選擇 "手動模式 (3)" 時微震動抑 制控制有效。微振動抑制控制選擇在速度控制模式下不能使用。	0h	0		
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			乀
	X		0h			/
PB25	X	廠商設定用	0h			
*B0P1 功能選擇B-1	X _	位置加減速篩檢程式方式選擇 選擇位置加減速篩檢程式方式 0:一次延遲 1:直線加減速 選擇直線加減速時,請勿進行控制模式的切換。切換控制模式時伺服電機會緊急停止。	0h	0		
	_ X	廠商設定用	0h			
	x		0h			
PB26 *CDP		切換條件。 r. PB29] ~ [Pr. PB36] 以及 [Pr. PB56] ~ [Pr. PB60] 中設置的增益切換值有效的	内條件進行	· 設置	0	
*CDP 增益切換功能	X	增益切換選擇 0: 無效 1: 輸入裝置 (CDP (增益切換)) 2: 指令頻率 3: 滯留脈衝 4: 伺服電機轉速	0h	0	0	\setminus
	X _	增益切換條件選擇 0: 切換條件以上,切換後增益有效 1: 切換條件以下,切換後增益有效	0h	0	0	
	_ X	廠商設定用	0h			
	X	WILLEED DOOR LAWER HELIXANIAN (ILLA SET) ARETHOLOGY FINE SERVICES AND SERVICES	0h			
PB27 CDL 增益切換條件		對在[Pr. PB26] 中選擇的增益切換(指令頻率·滯留脈衝·伺服電機轉速)的值進行設置。 設定值的單位根據切換條件的項目不同而改變。(參考7.2.3項) 設置範圍: 0 ~ 9999	10 [kpps] / [pulse]/ [r/min	0	0	
PB28 CDT 增益切換時常 數		對相對於在 $[Pr. PB26]$ 以及 $[Pr. PB27]$ 中設置的條件增益切換前的時間常數進行設置。 設置。 設置範圍: $0 \sim 100$	1 [ms]	0	0	
PB29 GD2B 增益切換 負載 慣量比		設定增益切換有效時的負載慣量比。 僅在[Pr. PAO8] 的 "增益調整模式選擇" 選擇為 "手動模式 (3)" 時有效。 設置範圍: 0.00 ~ 300.00	7.00 [倍]	0	0	
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。 當設置低於1.0 rad/s時,其值將與[Pr. PB08] 的設置值相同。 僅在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇" 選擇為 "手動模式 (3)" 時有效。 設置範圍: 0.0 ~ 2000.0	0.0 [rad/s]	0		
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。 當設置低於20 rad/s時,其值將與[Pr. PB09] 的設置值相同。 僅在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇" 選擇為 "手動模式 (3)" 時有效。	0[rad/s]	0	0	
		設置範圍: 0 ~ 65535				\

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模	式
稱			[單位]	P	S	T
PB32 VICB 增益切換 速度 積分補償		設定增益切換有效時的速度累積補償。 當設置低於0.1 ms時,其值將與[Pr. PB10] 的設置值相同。 僅在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇" 選擇為 "手動模式 (3)" 時有效。 設置範圍: 0.0 ~ 5000.0	0.0 [ms]	0	0	
PB33 VRF1B 增益切換 限制 振動控制1 振 動頻率設定		設定增益切換有效時的制振控制1的振動頻率。 當設置低於0.1 Hz時,其值將與[Pr. PB19] 的設置值相同。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.0 [Hz]	0		
PB34 VRF2B 增益切換 限制 振動控制1 共 振頻率設定		設定增益切換有效時的限振控制1的共振頻率。 當設置低於0.1 Hz時,其值視為與[Pr. PB20] 的設置值相同。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.0 [Hz]	0		
PB35 VRF3B 增益切換 限制 振動控制1 振 動頻率減幅設 定		設定增益切換有效時的限振控制1的振動頻率減幅。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (_ 1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.00	0		
PB36 VRF4B 增益切換 限制 振動控制1 共 振頻率減幅設 定		設定增益切換有效時的限振控制1的共振頻率減幅。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制1調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.00	0		

編號/略稱/名	設定位				功能			初始值	控制模式
稱								[單位]	P S T
PB45	設定指令	觸點篩檢程							
CNHF 指令觸點過濾	X X		帝檢程式設定#					00h	
器	V	設定値和 觸點深度選	質率的關係請多 監譯	参考表5.6°	`			0h	
	_ X		57年 内容請参照はえ	₹5. 7。				OII	1
	X	廠商設定用						0h	
		表	5.6 指令解	電篩檢和	呈式設定頻	率選擇			
		設置	頻率 [Hz]	設置	頻率 [Hz]	設置	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 48	46 47	12.8		
		07 08	321 281	27 28	48 46	47 48	12.2 11.7		
		09	250	29	46 45	49	11.3		
		0A	225	2A	43	4A	10.8		
		0B	204	2B	41	4B	10.4		
		0C	187	2C	40	4C	10		
		OD	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 16	107	35	26.8	55 56	6.7		
		16 17	102 97	36 37	25.6 24.5	56 57	6.4 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 隊		選擇				
		設置		[dB]	設置		深度 [dB]		
		0		0.0	8		-6.0		
		1	-2	4.1	9		-5.0		
		2		8.1	附 錄	A	-4.1		
		3		4.5	b		-3.3		
		4		2.0	С		-2.5		
		5		0.1	附 錄	D	-1.8		
		6		3.5	Е		-1.2		
		7	-7	7.2	F		-0.6		

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模	式
稱			[單位]	P	S	T
PB46		設定機械共振抑制篩檢程式3的觸點頻率。	4500	0	0	0
NH3		在[Pr. PB47] 的 "機械共振抑制濾波器3選擇" 中選擇 "有効 (1)" 時,此	[Hz]			
機械共振抑制		參數的設置值有効。				
篩檢程式3						
	\	設置範圍: 10 ~ 4500				
PB47	設定機械	洪振抑制篩檢程式3的形狀。		•	_	-
NHQ3	X	機械共振抑制篩檢程式3選擇	0h	0	0	0
觸點形狀選擇3		0: 無效				
		1: 有效		0	0	_
	X _	觸點深度選擇	0h	0	0	0
		0: -40 dB				
		1: -14 dB				
		2: -8 dB				
		3: -4 dB	01	0	0	0
	_ X	觸點廣度選擇	0h)		0
		0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$				
		$\begin{array}{l} 1: \ \alpha = 3 \\ 2: \ \alpha = 4 \end{array}$				
		$3: \alpha = 5$				
		8	0h			
PB48	X		4500	0	0	0
NH4		設定機械共振抑制篩檢程式4的觸電頻率。 在[Pr. PB49] 的 "機械共振抑制濾波器4選擇" 中選擇 "有効 (1)" 時,此	4500 [Hz]))	0
機械共振抑制		在LLI.L. LD49 的 機械共振抑制應及益生選擇 中選擇 有效 C 1) 时,此 参數的設置值有效。				
篩檢程式4		多数中心区里,但"万·双。				
日内は「土上して	\	、設置範圍: 10 ~ 4500				
PB49	設定機械	洪振抑制篩檢程式4的形狀。				
NHQ4	X	機械共振抑制篩檢程式4選擇	0h	0	0	0
觸點形狀選擇4		0: 無效				
		1: 有效				
		在將此設置值設為"有効"時,[Pr. PB17 軸共振抑制濾波器] 無法使用。				
	X _	觸點深度選擇	0h	0	0	0
		0: -40 dB				
		1: -14 dB				
		2: -8 dB				
		3: -4 dB				
	_ X	觸點廣度選擇	0h	0	0	0
		$0: \alpha = 2$				
		1: $\alpha = 3$				
		2: a = 4				
		3: a = 5				
PDE0	X	廠商設定用	0h	_	(_
PB50	\	設定機械共振抑制篩檢程式5的觸點頻率。	4500	0	0	0
NH5		在[Pr. PB51] 的 "機械共振抑制濾波器5選擇" 中選擇 " 有効 (1)" 時,此	[Hz]			
機械共振抑制	\	参數的設置值有效。				
篩檢程式5	\	는데 무지수 (무리 10 4 F0 0 4 F0 0				
	<u>'</u>	設置範圍: 10 ~ 4500				

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模	式
稱			[單位]	Р	S	T
PB51	設定機械					
NHQ5	在[Pr. P	[E41] 的"魯棒濾波器選擇"中選擇"有効(1)"時,機械共振抑制濾波器5無法	使用。			
觸點形狀選擇5	X	機械共振抑制篩檢程式5選擇	0h	0	0	0
		0: 無效				
		1: 有效				
	X _	觸點深度選擇	0h	0	0	0
		0: -40 dB				
		1: -14 dB				
		2: -8 dB				
		3: -4 dB		0	0	_
	- X	觸點廣度選擇	0h	0	0	0
		$0: \alpha = 2$				
		1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$				
		$3: \alpha = 5$				
	X	廠商設定用	0h			
PB52	\^	設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的振動頻率。	100. 0	0	i Ì	$\overline{}$
VRF21	\	在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,	[Hz]	-	\	\
限制振動控制2	\	此參數為自動設置。"選擇"手動設置(_ 2 _)"時,請手動進行設置。			\	\
振動頻率設定	\	[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇" 選擇為 "3慣性模式 (1)" 時,此位的			\	$ \ $
	\	設置值有効。				\
	\					J \'
	\ \	. 設置範圍: 0.1 ~ 300.0			. '	<u> </u>
PB53	\	設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的共振頻率。	100. 0	0	\	\
VRF22	\	在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1 _)" 時,	[Hz]		\	
限制振動控制2	\	此參數為自動設置。"選擇"手動設置(2 _)" 時,請手動進行設置。			\	$ \ $
共振頻率設定	\	[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇" 選擇為 "3慣性模式 (1)" 時,此位的			\	$ \ $
	\	設置值有効。			\	ا ا
	\	│ √ 設置節圍: 0.1 ~ 300.0			1	()
PB54		設直	0.00	0		Ϊ,
VRF23	\	在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1)" 時,			\	\
限制振動控制2	\	此參數為自動設置。"選擇"手動設置(2_)"時,請手動進行設置。			\	
振動頻率減幅	\	[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇" 選擇為 "3慣性模式 (1)" 時,此位的			\	$ \ $
設定	\	設置值有効。			\	1
	\				\	J \
	<u> </u>	. 設置節圍: 0.00 ~ 0.30			. '	igspace
PB55	[\	設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的共振頻率的減幅。	0.00	0	\	\
VRF24	\	在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇" 中選擇 "自動設置 (1 _)" 時,			\	$\prod_{i=1}^{n}$
限制振動控制2	\	此參數為自動設置。"選擇"手動設置(2 _)"時,請手動進行設置。			\	
共振頻率減幅	\	[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇" 選擇為 "3慣性模式 (1)" 時,此位的				
設定	\	設置值有効。				\
	\	· 小翠範團 · 0 · 00 · 2 · 0 · 20				()
	· '	設置範圍: 0.00 ~ 0.30				<u>' '</u>

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式
稱			[單位]	P	S T
PB56 VRF21B 增益切換 減震 控制2 振動頻 率設定		設定增益切換有效時的限振控制2的振動頻率。 當設置低於0.1 Hz時,其值視為與[Pr. PB52]的設置值相同。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08]的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PA24]的 "震動抑制模式選擇"中選擇了 "3慣性模式 (1)"。 在[Pr. PB02]的 "減振控制2調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2_)"。 在[Pr. PB26]的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0. 0 [Hz]	0	
PB57 VRF22B 增益切換 減震 控制2 共振頻 率設定		設定增益切換有效時的限振控制2的共振頻率。 當設置低於0.1 Hz時,其值視為與[Pr. PB53] 的設置值相同。 只有在以下條件時 生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇"中選擇了 "3慣性模式 (1)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0. 0 [Hz]	0	
PB58 VRF23B 增益切換 減震 控制2 振動頻 率衰減設定		設定增益切換有效時的限振控制2的振動頻率減幅。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇"中選擇了 "3價性模式 (1)"。 在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.00	0	
PB59 VRF24B 增益切換 減震 控制2 共振頻 率衰減設定		設定增益切換有效時的限振控制2的共振頻率減幅。只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。在[Pr. PA24] 的 "震動抑制模式選擇"中選擇了 "3慣性模式 (1)"。在[Pr. PB02] 的 "減振控制2調諧模式選擇"中選擇了 "手動設置 (2_)"。在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。 設置範圍: 0.00 ~ 0.30	0.00	0	

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模。	弋
稱			[單位]	Р	S	Т
PB60 PG1B 增益切換 模式 控制增益		設定增益切換有效時的模型控制增益。 當設置低於1.0 rad/s時,其值視為與[Pr. PB07] 的設置值相同。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的 "增益調整模式選擇"中選擇了 "手動模式 (3)"。 在[Pr. PB26] 的 "增益切換選擇"中選擇了 "輸入裝置 (CDP (增益切換)) (1)"。 運行中切換時,可能會發生撞擊。請務必在伺服電機停止後切換。	0.0 [rad/s]	0	0	

5.2.3 擴展設置參數 ([Pr. PC_ _])

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	力
稱			[單位]	Р	S	T
PC01 STA 速度加速時間 常數		針對VC(類比速度指令)以及 [Pr. PC05 內部速度指令1] ~ [Pr. PC11 內部速度指令7] ,對從0 r/min開始到達到額定轉速的加速時間進行設置當設置的速度指令低於額定轉速轉速 轉速時,加減速時間會變短。額定轉速 [Pr. PC02]的設置值 [Pr. PC02]的設置值 例如對於額定轉速為3000 r/min的伺服電機,要在1 s 完成從0 r/min到1000 r/min的加速需設置為3000 (3 s)。	0 [ms]		0	0
PC02 STB 速度減速時間 常數		針對VC(類比速度指令)以及 [Pr. PC05 內部速度指令1] \sim [Pr. PC11 內部速度指令7] ,對從額定轉速到0 r/min的減速時間進行設置。 設置範圍: 0 \sim 50000	0 [ms]		0	0

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值		制模	
稱 PC03		讓伺服電機的啟動·停止順暢進行。	[單位] 0	P	S	T
PC03 STC S形曲線加減速 時間常數		設定S形曲線加減速時間的圓弧部分時間。 建度指令 旋轉 同服 速度 電機 STA: 速度加速時間常數 ([Pr. PC01]) STB: 速度減速時間常數 ([Pr. PC02]) STC: S型加減速時間常數 ([Pr. PC03]) 如果STA (速度加速時間常數 ([Pr. PC03]) 如果STA (速度加速時間常數 或STB (速度減速時間常數) 設置的過長則相對於S型加減速時間常數的設置,圓弧部分的時間有可能會產生誤差。實際的圓弧部分的時間的上限值 加速時的限制為 2000000/STA,減速時的限制為 2000000/STB。 (例) 按照STA = 20000,STB = 5000,STC = 200進行設置時,實際的圓弧部分的時間如下所示。 加速時: 100 ms 2000000 = 100 [ms] < 200 [ms] 其限制在100 [ms] 以內。 減速時: 200 ms 2000000 = 400 [ms] > 200 [ms] 如設置所示為200 [ms]。	[ms]			0
PC04 TQC 轉矩指令時間 常數		設定相對於轉矩指令延遲1次的篩檢程式常數。 轉矩指令 轉矩 「TQC: 轉矩指令時間常數 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致。 一致是一致是一致。 一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一致是一	0 [ms]			
PC05 SC1 內部速度指令 1/內部速度限 制1		設置範圍: 0 ~ 50000 設定內部速度指令的第1速度。 . 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度 設定內部速度限制的第1速度。 . 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	100 [r/min]		0	0

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值	控制模	試
			[單位]	P S	T
PC06 SC2		設定內部速度指令的第2速度。	500 [r/min]	\	
内部速度指令2/		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	[1/ 1111]		
內部速度限制2		設定內部速度限制的第2速度。		$\setminus \setminus$	0
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		\ \ '	\setminus
PC07 SC3		設定內部速度指令的第3速度。	1000 [r/min]	\ 0	
內部速度指令3/		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	[1711111]		$ \ $
内部速度限制3		設定內部速度限制的第3速度。			0
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		\ \	\bigvee
PC08		設定內部速度指令的第4速度。	200	0	
SC4 內部速度指令4/		 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	[r/min]		$ \ \ $
內部速度限制4		設定內部速度限制的第4速度。			С
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		$ \ \ \rangle$	
PC09		設定內部速度指令的第5速度。	300		
SC5 内部速度指令5/		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	[r/min]		$ \ \ $
內部速度限制5		設定內部速度限制的第5速度。		1	C
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		$ \ \ \ \ $	
PC10		設定內部速度指令的第6速度。	500		
SC6 內部速度指令6/		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	[r/min]		$ \ \ $
內部速度限制6		設定內部速度限制的第6速度。			С
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		$ \ \ \ \ $	
PC11	<u> </u>	設定內部速度指令的第7速度。	800	10	
SC7 内部速度指令7/		. 設置範圍:0 ~ 暫態容許旋轉速度	[r/min]		$ \ \ $
內部速度限制7		設定內部速度限制的第7速度。			С
		設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度		$ \ \ \rangle$	
PC12	<u> </u>	對VC(類比速度指令)的輸入最大電壓(10V)下的轉速進行設置。	0		
VCM 類比速度指令最		但是,當設置為"0"時,其將為所連接伺服電機的額定轉速。 當在VC中輸入大於容許轉速的指令值時,則將在容許轉速下被夾緊。	[r/min]		$ \cdot $
大轉速/類比速		. 設置範圍: 0 ~ 50000			<u> </u>
度限制最大轉速		對VLA(類比速度限制)的輸入最大電壓(10V)下的轉速進行設置。 但是,當設置為"0"時,其將為所連接伺服電機的額定轉速。			0
		當在VLA中輸入大於容許轉速的限制值時,則將在容許轉速下被夾緊。		$ \setminus \setminus$	
		設置範圍: 0 ~ 50000			\

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值		制模式	
稱 PC13		將類比轉矩指令電壓 (TC = ±8V) 為+8V時的輸出轉矩按照最大轉矩 = 100.0%進行	[單位] 100.0	P	\ \	T
TLC		設置。	[%]	$ \cdot $	\setminus	
類比轉矩指令 最大輸出/類比		例如,設置值為50.0時, 則按照最大轉矩 × 50.0/100.0進行輸出。 當在TC中輸入大於最大轉矩的指令值時,則將在最大轉矩下被夾緊。			\setminus	
轉矩限制最大		設置範圍: 0.0 ~ 1000.0		_\		
輸出		將類比轉矩限制電壓 (TLA = ±8V) 為+8V時的輸出轉矩按照最大轉矩 = 100.0%進 行設置。		0	$\setminus \mid$	\
		11成員。 例如,設置值為50.0時, 則按照最大轉矩 × 50.0/100.0進行輸出。			\setminus	\setminus
		當在TLA中輸入大於最大轉矩的限制值時,則將在最大轉矩下被夾緊。			\setminus	$ \cdot $
PC14	X X	設置範圍: 0.0 ~ 1000.0 類比監視1輸出旋轉	00h	D	0	
MOD1		為M01 (類比監視器1) 選擇輸出信號。有關輸出選擇的檢測點請參照附錄5 (3)。				
模擬電機1輸出	x	關於設定值請參考表5.8 廠商設定用	0h			\forall
	X	PARISHEAL II	0h	\setminus	∇	$\vec{\ }$
		表5.8 模擬監視器設置值				
		設置值專案				
		00 伺服電機轉速(±8V/最大轉速)				
		01 轉矩(±8V/最大轉矩)(注2)				
		02 伺服電機轉速(+8V/最大轉速)				
		03 轉矩(+8V/最大轉矩)(注2)				
		04 電流指令(±8V/最大電流指令)				
		05 指令脈衝頻率(±10V/4 Mpps)				
		06 伺服電機端滯留脈衝(±10V/100 pulses)(注1)				
		07 伺服電機端滯留脈衝(±10V/1000 pulses)(注1)				
		08 伺服電機端滯留脈衝(±10V/10000 pulses)(注1)				
		09 伺服電機端滯留脈衝 (±10V/100000 pulses) (注1)				
		OD 母線電壓 (+8V/400V)				
		OE 速度指令2(±8V/最大轉速)				
		17 編碼器內部空氣溫度(±10V/±128℃)				
		注 1. 編碼器脈衝單位。				
		 以最大轉矩輸出8V。 但是,在以[Pr. PA11]及[Pr. PA12]對轉矩進行限制時,會以限制] 	五字仏 子	4万ま亩 60	; , , 	111
		但定,在以[fi. fall] 及 [fi. fal2] 到特尼姓门底制时,曾以底制。	更同的一 <i>万</i> 1	口少甲等不上	2代期1	<u> </u>
PC15	X X	選擇向類比監視器2輸出選擇 MO2 (類比監視器2) 輸出的信號。有關輸出選擇的檢	1h	D	0	0
MOD2 模擬監視器2	<u> </u>	測點請參照附錄5(3)。 有關設置值請參照 [Pr. PC14]。 廠商設定用	0h		$\overline{}$	$\overline{}$
輸出	_ X	限权的	0h	\langle	$\sqrt{}$	$ egli{}$
PC16		對從MBR(電磁制動器聯鎖)關閉後到基座電路斷路為止的延遲時間進行設置。	0 [ms]	0	0	D
MBR 電磁制動器順						
序輸出		. 設置範圍: 0 ~ 1000				
PC17		對SP(零速度檢測)的輸出範圍進行設置。 ZSP(零速度檢測)具有20 r/min的磁	50		0	0
ZSP	\	滯。	[r/min]			
零速度		設置範圍: 0 ∼ 10000				
	<u> </u>		1			

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	Ĵ
稱			[單位]	P	S	T
PC18 *BPS 警報器歷史記 錄清零	X	報警履歷清除選擇 清除報警履歷。 0:無效 1:有效 當選擇"有效"時,在下次接通電源將會刪除報警記錄。清除報警履歷後,自動變為 無效、	Oh	0	0	0
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			
	x		0h			
PC19 *ENRS 編碼器輸出脈 沖選擇	X	編碼器輸出脈衝位元相選擇 選擇編碼器脈衝方向。 0: CCW時 朝A相90°前進 1: CW時 朝A相90°前進	Oh	0	0	0
	_ 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:與指令脈衝相同的輸出脈衝設定 3:A相·B相脈衝電子齒輪設定 3:A相·B相脈衝電子齒輪設定 設置為"2" 時,[Pr. PA15 編碼器輸出脈衝] 以及 [Pr. PA16 編碼器輸出脈衝2] 的設置將變為無効。 廠商設定用	Oh Oh Oh			
PC22	X	廠商設定用	0h			
*COP1	X _		0h			
功能選擇C-1	_ X		0h			
	X	編碼器電纜通信方式選擇 選擇執行編碼器電纜通信方式選擇。 0: 2線式 1: 4線式 當設置錯誤時,則會發生 [AL. 16編碼器初始通信異常1]。	Oh	0	D	0

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	t
稱			[單位]	Р	S	T
PC23 *COP2 功能選擇C-2	X	速度控制停止時伺服鎖緊的選擇 速度控制停止時選擇伺服鎖緊。 在速度控制模式時,停止時沒有外力作用是軸轉動時,能夠進行伺服鎖緊。 0:有効(鎖定伺服。) 對停止位置的維持進行控制。 1:無効(不鎖定伺服。) 不維持停止位置。 進行轉速為0 r/min的控制。	0h		۵	
	X _	廠商設定用	0h			
	_ x	VC/VLA電壓平均 要擇VC/VLA電壓平均。 對採取VC(類比速度指令)電壓或VLA(類比速度限制)時的濾波時間進行設置。 設定值為0時,電壓變化後速度立刻變化,設定值變大額話,對電壓的變化產生的相應的速度變化也就更平穩。 設置值 濾波時間 [ms] 0 0 1 0.444 2 0.888 3 1.777 4 3.555 5 7.111	Oh		0	0
	X	轉矩控制時速度限制選擇 控制轉矩時選擇速度限制。 0:有效 1:無效 該功能在外部不要用於構成速度電路以外的情況。	0h			0
PC24 *C0P3 功能選擇C-3	X	負載範圍單位選擇 選擇負載範圍的單位 0:指令輸入脈衝單位 1:伺服電機編碼器脈衝單位	0h	0		
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			
	x	誤差過大達到警報標準的單位選擇 選擇[Pr. PC43] 中設置的誤差過大報警等級的設置單位。 0: 1 rev單位 1: 0.1 rev單位 2: 0.01 rev單位 3: 0.001 rev單位	0h	0		
PC26 *C0P5 功能選擇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	0	0	
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			
	x		0h			
C30 STA2 速度加速時間 常數2		此参數在開啟STAB2(速度加減速選擇)時有效。 針對VC(類比速度指令)以及 [Pr. PC05 內部速度指令1] ~ [Pr. PC11 內部速度 指令7] ,對從0 r/min到達到額定轉速的加速時間進行設置。 設置範圍: 0 ~ 50000	0 [ms]		D	0

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	t
稱			[單位]	P	S	T
PC31 STB2 速度減速時間 常數2		此參數在開啟STAB2(速度加減速選擇)時有效。 針對VC(類比速度指令)以及 [Pr. PC05 內部速度指令1] ~ [Pr. PC11 內部速度 指令7] ,對從額定轉速到0 r/min的減速時間進行設置。 . 設置範圍: 0 ~ 50000	0 [ms]		0	۵
PC32 CMX2 指令脈衝倍率 分子2		此参數在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇" 中選擇 "電子齒輪 (0)" 時有效。 設置範圍: 1 ~ 16777215	1	0		
PC33 CMX3 指令脈衝倍率 分子3		此参數在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇" 中選擇 "電子齒輪 (0)" 時有效。 設置範圍: 1 ~ 16777215	1	0	\setminus	
PC34 CMX4 指令脈衝倍率 分子4		此参數在[Pr. PA21] 的 "電子齒輪選擇" 中選擇 "電子齒輪 $(0_{})$ " 時有效。 設置範圍: $1\sim 16777215$	1	0		
PC35 TL2 內部轉矩限制2		按照最大轉矩 = 100.0 %進行設置。限制伺服電機的轉矩時,進行設定。但是,如果設置為 $''0.0''$ 則不會產生轉矩。 設置範圍: $0.0 \sim 100.0$	100.0 [%]	0	0	0

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	ţ
稱			[單位]	Р	S	T
稱 PC36 *DMD 狀態顯示選擇	X X	接通電源時狀態顯示的選擇 對接通電源時顯示的狀態顯示進行選擇。 00: 回饋脈衝累積 01: 伺服電機轉速 02: 滯留脈衝 03: 指令脈衝緊積 04: 指令脈衝頻率 05: 類比速度指令電壓 (注1) 06: 類比轉矩指令電壓 (注2) 07: 再生負荷率 08: 有效負荷率 09: 最大負載率 0A: 暫態轉矩 0B: 1旋轉內位置 (1 pulse單位) 0C: 1旋轉內位置 (100 pulses單位) 0D: ABS計數器 (注3) 0E: 負載慣量比 0F: 母線電壓 10: 編碼器內部溫度 11: 整定時間 12: 發振檢測頻率 13: Tough Drive次數 tough drive 14: 模組耗電量 (1 W單位) 15: 模組耗電量 (1 W單位) 16: 模組耗電量 (1 W單位) 17: 模組整體功耗 (100 kWh單位) 12: 1. 速度控制模式時。轉矩控制模式時變為類比速度限制電壓。 2. 轉矩控制模式時。在速度控制模式和位置控制模式下,變為類比轉矩限	[單位] Oh	P		
	_ x	制電壓。 各控制模式接通電源時的狀態顯示 0: 各控制模式的 控制模式 接通電源時的狀態顯示 位置 回饋脈衝累積 位置/速度 回饋脈衝累積/伺服電機轉速 速度 伺服電機轉速 速度/轉矩 伺服電機轉速/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/回饋脈衝累積 1: 該參數第1位的設定	Oh	D	D	D
	x	廠商設定用	0h		\setminus	

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值 [單位]		制模式	Ì
稱 PC37 VC0 類比速度指令 偏置/類比速度 限制偏置		對VC(類比速度指令)的偏置電壓進行設置。 例如,在向VC載入OV的狀態下,如果開啟ST1(正轉啟動)後會按照CCW方向進行旋轉則請將其設置為負值。 使用VC自動補償時,變為自動補償值。(參考4.5.4項) 初始值為在出廠時將VC與LG之間設為OV進行VC自動偏置的值。 設置節圍: -9999 ~ 9999	何服 根據 放大問 等。 [mV]	P	S	T
		對VLA(類比速度限制)的偏置電壓進行設置。例如,在向VLA記載0V的狀態下,如果開啟RS1(正轉選擇)後會按照CCW方向進行旋轉則請將其設置為負值。使用VC自動補償時,變為自動補償值。(参考4.5.4項)初始值為在出廠時將VLA與LG之間設為0V進行VC自動偏置的值。				٥
PC38 TPO 類比轉矩指令		對TC(類比轉矩指令)的偏置電壓進行設置。 設置範圍: -9999 ~ 9999	0 [MV] 社交媒 體作為			0
偏置/類比轉矩 限制偏置		對TLA (模擬轉矩限制) 的偏置電壓進行設置。 設置範圍: -9999 ~ 9999	一個新 興事被越多 正來的 受			
PC39 M01 模擬監視器1 關閉設置		對M01 (模擬監視器1) 的偏置電壓進行設置。 設置範圍: -9999 ~ 9999	0 [MV] 社整作個事被越上來的人。	0	0	0
PC40 M02 模擬監視器2 偏差		對M02 (模擬監視器2) 的偏置電壓進行設置。 設置範圍: -9999 ~ 9999	0 [MV] 社交媒 體作為 一個事物 正被越多 的人受。	D	0	۵
PC43 ERZ 誤差過大警報 級別		設定誤差過大報警水準。 設置單位可以在 [Pr. PC24] "誤差過大報警等級單位選擇" 中進行變更。 但是,在設置為"0" 時,將按3 rev執行。此外,當設置超過200 rev時,將會以 200rev進行夾緊。 設置範圍: 0 ~ 1000	0 [rev] 社交集 體個事被越 四事被越多 班來越 多接	0		

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	式
稱			[單位]	Р	S	T
PC51 RSBR 強制停止時 減 速時間常數		設定強制停止減速功能的減速時間常數。 以ms單位對從額定轉速到0 r/min所需的時間進行設置。 類定轉速	100 [ms]	0	٥	
PC54 RSUP1 上下軸吸引量		設定垂直上升功能的上升量。 按照伺服電機旋轉量單位進行設定。 按照伺服電機旋轉量單位,正數時朝正轉脈衝輸入時的伺服電機旋轉方向,負數時朝反轉脈衝輸入時的伺服電機旋轉方向提升。 例如,當[Pr. PA14 旋轉方向選擇]為"1"時,如果設置了正數的拉升量則會向CW方向升起。 垂直上升功能在以下所有條件成立時進行。 1) 為位置控制模式。 2) 此參數的設置值不可為"0"。 3) 強制停止減速功能有效。 4) 伺服電機轉速在零速度以下時發生報警或EM2關閉。 5) 在[Pr. PD24],[Pr. PD25]以及 [Pr. PD28]中將MBR(電磁制動器聯鎖)設置為可用,並在 [Pr. PC16]中設置基座電路斷路延遲時間。	0 [0.0001 rev]	0		
PC60 *COPD 功能選擇C-D	X	設置範圍: -25000 ~ 25000 無電機運行選擇 設定無電機運行。 0: 無效 1: 有效	0h	D	۵	D
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			\leq
	x		0h			\

5.2.4 輸入輸出設置參數 ([Pr. PD_ _])

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值		訓模式	t
稱	\u00e4		[單位]	P	<u>S</u>	T
PD01		開啟的輸入信號。	T .			
*DIA1	X		0h	U	0	0
輸入信號自動 0N選擇1	(HEX)	x _ (BIN): 廠商設定用				
UN选择I		_ x (BIN): SON (伺服開啟)				
		0: 無效(在外部輸入信號中使用。)		0	D	$\langle \ \rangle$
		1: 有効 (自動開放)		3	0	+
		x (BIN): 廠商設定用	01			\rightarrow
	X _ (HEX)	x (BIN): PC (比例控制)	0h	O	0	\
	(HEA)	0:無效(在外部輸入信號中使用。) 1:有効(自動開啟)				
		x _ (BIN): TL (外部轉矩制限選擇)				$\overline{}$
		X				
		1: 有効 (自動開啟)				
		_ x (BIN): 廠商設定用		\sum		
		x (BIN): 廠商設定用				
	_ X	x (BIN): 廠商設定用	0h	0	0	
	(HEX)	x _ (BIN): 廠商設定用				
		_ x (BIN): LSP (正轉衝程結束)		1	1	' /
		0: 無效(在外部輸入信號中使用。)		0	0	
		1: 有効(自動開啟)				λ
		x (BIN): LSN (反轉衝程結束)			\setminus $ $	\ \
		0: 無效(在外部輸入信號中使用。)		$ \ \ $		\
		1: 有効 (自動開啟)				
	X	廠商設定用	0h			

編號/略稱/名	設定位			功	能		初始值[單位]		制模式	
稱		ママムレキム + はよ		.r r			【单征】	P	S	T
PD03			置分配到N1-15銀							<u> </u>
*DI1L	X X		莫式 軟元件選擇				02h		$ \setminus $	
輸入信號選擇			直的内容,請參		的表5.9。			-		
1L	X X		莫式 軟元件選擇				02h		0	
			直的內容,請參			Ī				
		表	₹5. 9	睪的輸入裝置						
		設置		輸入裝置(注1)	1					
		值	P	S	T					
		02	SON	SON	SON					
		03	RES	RES	RES					
		04	PC	PC						
		05	TL	TL		1				
		06	CR			_				
		07		ST1	RS2					
		08		ST2	RS1					
		09	TL1	TL1]				
		OA	LSP	LSP]				
		0B	LSN	LSN]				
		OD	CDP	CDP		J				
		20		SP1	SP1					
		21		SP2	SP2					
		22		SP3	SP3					
		23	LOP (注2)	LOP (注2)	LOP (注2)					
		24	CM1		Loi (/±,2/					
			CM1 CM2			7				
		25 26	CMZ	STAB2	STAB2	7				
		注		STAD2	SIADZ	(先)(持二十 A)((自立)(八 为 (4 文)	· · ·	7.73.4K.L.72	- mr +A	·/=:
			定。			制模式 斜線部分為生產的	80000000000000000000000000000000000000	紦 到1	>安廷	:17
		以	Æ -			青 分配到同一個針上。				
DDO 4						月月16日11日 1日11日				
PD04	CN1-15号[腳能夠有任								
PD04 *DI1H			意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	į			02h			0
•	CN1-15号[x x	轉矩控制机			的表5.9。		02h			0
*DI1H	X X	轉矩控制机	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參!		的表5.9。		02h 0h			
*DI1H 輸入信號選擇	_ X X	轉矩控制格 有關設置係	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參!		扚表5.9。					
*DI1H 輸入信號選擇	_ X	轉矩控制机 有關設置信 廠商設定戶	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參!		的表5.9。		0h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H	_ X	轉矩控制机 有關設置化 廠商設定戶	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參! 用	照 [Pr. PD03] f	的表5.9。		0h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11	x x x x CN1-19引	轉矩控制机 有關設置任 廠商設定戶 腳能夠有任 位置控制机	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參 用 意輸入信號。	照 [Pr. PD03] 自			Oh Oh	0		
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L	x x x x CN1-19引	轉矩控制机 有關設置(廠商設定) 腳能夠有任 位置控制机 有關設置(莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 用 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 [[[Pr. PD03] 自			Oh Oh	0		
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇	x x x CN1-19号	轉矩控制机 有關設置化 廠商設定序 腳能夠有任 位置控制机 有關設置化 速度控制机	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參 用 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參	照 [Pr. PD03] 自 程 [Pr. PD03] 自	的表5.9。		0h 0h 03h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇	x x x CN1-19号 x x	轉矩控制机 有關設置信 廠商設定戶 腳能夠有任 位置控制机 有關設置信 速度控制机 有關設置信	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 莫式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 程 [Pr. PD03] 自	的表5.9。		0h 0h 03h	0		
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L	x x	轉矩控制机 有關設置信 廠商設定戶 腳能夠有任 位置控制机 有關設置信 速度控制机 有關設置信 棚能夠有任	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參 用 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參 莫式 軟元件選擇 質式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自	的表5.9。		0h 0h 03h	0		
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L	x x x CN1-19号 x x	轉矩控制机 有關設置(廠商設定) 腳能夠有任 位置控制机 有關設置(速度控制机 有關設置(腳能夠有任	莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 其式 軟元件選擇 直的內容,請參則	照 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自	的表5. 9。 的表5. 9。		0h 0h 03h 07h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H	x x	轉矩控制机 有關設置(廠商設定) 腳能夠有任 位置控制机 有關設置(速度控制机 有關設置(腳能夠有任	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 其式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自	的表5. 9。 的表5. 9。		0h 0h 03h 07h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H 輸入信號選擇	x x x x CN1-19号 x x x x CN1-19号 x x	轉矩控制机 有關設置(廠商設定) 腳能夠有任 位置控制机 有關設置(速度控制机 有關設置(腳能夠有任 轉矩控制机 有關設置(莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 其式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自	的表5. 9。 的表5. 9。		0h 0h 03h 07h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H 輸入信號選擇	x x x x CN1-19号 x x CN1-19号 x x CN1-19号 x x x x x x x x x x x x	轉矩控制机 有關設定戶 廠商設定戶 一位置控制机 有關設置位 速度控制机 有關設置位 一种矩阵的相 有關設定戶	莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則 其式 軟元件選擇 直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	照 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自	的表5. 9。 的表5. 9。		0h 0h 0h 07h 07h 0h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H 輸入信號選擇 5H	x x x x CN1-19号 x x x x CN1-19号 x x x CN1-41号	轉矩控制机 有關設定戶 腳能夠有任 位置控制机 有關設空戶 連矩等到 轉矩控制机 有關設宣戶 聯能夠有任 轉矩控制机 有關設定戶	莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 其式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇 直的內容,請參則	照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自	的表5. 9。 的表5. 9。		0h 0h 0h 07h 07h 0h 0h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H 輸入信號選擇 5H	x x x x CN1-19号 x x CN1-19号 x x CN1-19号 x x x x x x x x x x x x	轉矩控制机 有關設置信 廠商設定序 腳能夠有任 位置控制机 有關設置信 速度控制机 有關設置信 聯定經制机 有關設置信 廠商設定序 腳能夠有任 轉矩控制机 有關設定序	莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 其式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 直的內容,請參則	照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 据 [Pr. PD03] 自	的表5.9。 的表5.9。 的表5.9。		0h 0h 0h 07h 07h 0h			
*DI1H 輸入信號選擇 1H PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L PD12 *DI5H 輸入信號選擇 5H	x x x x CN1-19号 x x x x CN1-19号 x x x CN1-41号	轉矩控制机 有關設置 廠商設定 腳能夠有任 位置控制机 有關設置 化 速度控制机 有關設置 化 轉矩 經數 有任 轉矩 經數 有任 廠商設定 腳能夠有任 位置控制机 有關設置	莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則 其式 軟元件選擇直的內容,請參則 意輸入信號。 莫式 軟元件選擇直的內容,請參則	照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自 照 [Pr. PD03] 自	的表5.9。 的表5.9。 的表5.9。		0h 0h 0h 07h 07h 0h 0h			

編號/略稱/名	設定位			功	<u> </u>	初始值		制模式	
稱						[單位]	P	S	T
PD14	CN1-41号		意輸入信號。	_		1	<u> </u>	_	
*DI6H	X X		莫式 軟元件選擇			08h			D
輸入信號選擇 6H				照 [Pr. PD03] 自	勺表5.9。		\	\	
Off	_ X	廠商設定戶	Ħ			0h			
77.15	X	HOH CL. AL -L-1-				0h			
PD17	-	T	意輸入信號。			0.11	0	<u> </u>	
*DI8L	x x		莫式 軟元件選擇		5-t-5-0	0Ah			
輸入信號選擇 8L				照 [Pr. PD03] 自	勺衣5.9。	0.41		D	
OL	x x		莫式 軟元件選擇	幸 照[Pr. PD03]自	h≠.⊑ 0 -	0Ah			
PD18 *DI8H 輸	CN1 4971			炽 [rr. rbb3] f	7天5.9。		<u> </u>	\$	
入軟元件選擇			意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	2		00h			D
入戦九十選辞 8H	X X			≆ 照[Pr. PD03]自	力丰5.0。	OON			
GII	v			<u>ж</u> [11. 1005] [140.5	0h	<u> </u>	\	
	_ X	顺 区时以上广	п			Oh			
PD19	1	PATHER SET IT	辛龄 1 /			OH			
*D19L			意輸入信號。 莫式 軟元件選擇	E		0Bh	O		
輸入信號選擇	X X			⊭ ·照[Pr. PD03]自	与 丰5 0 。	ODII			
9L	x x		莫式 軟元件選擇		1420.5	0Bh		0	$\overline{}$
	^ ^			₽ 照 [Pr. PD03] 自	勺表5.9。	ODII			
PD20	CN1-44로[意輸入信號。	/// [11: 1200] H	J-101.0)	
*DI9H	X X	T	莫式 軟元件選擇	E E		00h	$\overline{}$		0
輸入信號選擇	^ ^ ^			· 照[Pr. PD03]自	勺表5.9。	0011			
9H				2	377	01	\	\ 	
	_ X	廠商設定月	П			Oh Oh			
PD24	X	信號選擇				0Ch	0	0	0
*D02	X X		卻能夠有任意輸	山 / 全昧 。		OCH			
輸出信號選擇2			直的內容,請參						
mu 10 % 21 +-	X	廠商設定 月		7.W-LC01 10		0h			
	X	/HATE-IBA/C/				0h			
			5. 10	擇的輸出信號	Ė	011		<u> </u>	
		設置	.0. 10	新出軟元件(注)					
		值	P	S	T				
		00		始終關閉	始終關閉				
			始終關閉	外口が今時间オリ RD	メロボぐり約177 RD				
		02	RD	ALM	ALM				
		03	ALM	SA	ALM 始終關閉				
		04	INP						
		05	MBR	MBR	MBR				
		07	TLC	TLC	VLC				
		08	WNG	WNG	WNG				
		OA	始終關閉	SA ACA DEBER	始終關閉				
		0B	始終關閉	始終關閉	VLC 7CD				
		OC	ZSP	ZSP	ZSP				
		OD	MTTR	MTTR	MTTR				
	-	0F	CDPS	始終關閉	始終關閉				
					轉矩控制模式				

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	制模式	弋
稱			[單位]	P	S	T
PD25	X X	信號選擇	04h	0	0	0
*D03		CN1-24引腳能夠有任意輸出信號。				
輸出信號選擇3		有關設置值的內容,請參照[Pr. PD24]的表5.10。				
	_ X	廠商設定用	0h			
	X		0h			
PD28	X X	信號選擇	02h	0	0	0
*D06		CN1-49引腳能夠有任意輸出信號。				
輸出信號選擇6		有關設置值的內容,請參照[Pr. PD24]的表5.10。				
	_ X	廠商設定用	0h			
	X		0h			
PD29	選擇輸入	信號用的篩檢程式。				
*DIF	X	輸入信號篩檢程式選擇	4h	0	0	0
輸入篩選器設		外部輸入信號由於干擾等發生震動時,使用輸入篩檢程式進行抑制。				
置		0:無				
		1: 0.888 [ms]				
		2: 1.777 [ms]				
		3: 2.666 [ms]				
		4: 3.555 [ms]				
	X _	RES(復位)專用濾波器選擇	0h		0	0
		0: 無效				
		1: 有効 (50 [ms])				
	_ X	CR(清除)專用濾波器選擇	0h	0	0	0
		0: 無效				
		1: 有効 (50 [ms])				
	x	廠商設定用	0h			
PD30	X	LSP(正轉極限)以及LSN(反轉極限)關閉時的停止方法選擇	0h		0	\
*D0P1		選擇LSP(正轉衝程結束)以及LSN(反轉衝程結束)關閉時的停止方法。				$ \ $
功能選擇D-1		0: 緊急停止				$ \ $
		1: 緩慢停止				'
	X _	RES(重定)開啟時基座電路的狀態選擇	0h	0	0	0
		0: 基本電路切斷				
		1: 基本電路不斷開				
	_ X	廠商設定用	0h			
	x		0h			
PD32	X	CR(清除)選擇	0h	0	\setminus	\
*D0P3		對CR(清除)進行設置。			\	\
功能選擇D-3		0: ON啟動時,消除滯留脈衝。			\	\
		1:沒有開啟期間,消除滯留脈衝。			\Box	_/
	X _	廠商設定用	0h			
	_ X		0h			

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	控	削模式	t
稱			[單位]	Р	S	T
PD34	X	報警編號輸出	0h	0	0	0
*D0P5		選擇警報編號的輸出。				
功能選擇D-5		向CN1-23針、CN1-24針及CN1-49針輸出報警代碼。				
		0: 無效				
		1: 有效				
		報警編號的詳細內容請參考第8章。				
		如果在CN1-23針,CN1-24針或CN1-49針選擇MBR或ALM的狀態下選擇報警代碼輸出,				
		則會發生「AL. 37 參數異常」。		_	_	_
	X _	警告發生時的輸出信號的選擇	0h	0	0	0
		選擇發生警告時的ALM(故障)的輸出狀態。				
		設置值信號的狀態				
		0 WNG OFF				
		ON				
		ALM OFF				
		警告發生				
		1 WNG OFF				
		ON —				
		ALM OFF				
		警告發生				
	_ X	廠商設定用	0h			
	x		0h			\setminus

5.2.5 擴展設置2參數([Pr. PE_ _])

編號/略稱/名	>n → r>	4.00	初始值		順模式	
稱	設定位	功能	[單位]	Р	S	T
PE41	X	強力篩檢程式選擇	0h	O	C	0
EOP3		0: 無效				
功能選擇E-3		1: 有效				
		在將此設置值設為 "有効" 時,[Pr. PB51] 中設置的機械共振抑制濾波器5無法使				
		用。				
1.	X _	廠商設定用	0h			
1	_ X		0h			
	x		0h			

5.2.6 擴展設置3參數([Pr. PF_ _])

編號/略稱/名	設定位	功能	初始值	‡ ⁄ÿ¢	制模	
稱	BXXEIIL	SUNG	[單位]	Р	S	T
PF21 DRT 驅動記錄器切 換時間設定		設定驅動記錄器切換時間。 使用圖示功能中USB通信斷開時或者結束圖表功能時,通過該參數的設定在設定時間 後自動切換到驅動記錄器功能。 當設置值在"1" ~ "32767"之內時,則會在設置時間之後進行切換。但是,當設置 值為"0"時,則會在600秒之後進行切換。 當設置值為"-1"時,驅動記錄器功能無効。 設置範圍: -1 ~ 32767	0 [s]	0		0
PF23 OSCL1 震動 ToughDrive振盪 檢測水準		當震動Tough Drive有効時,對[Pr. PB13 機械共振抑制濾波器1]以及 [Pr. PB15 機械共振抑制濾波器2] 的濾波器再調整靈敏度進行設置。 例:當此參數設置為 "50" 時,如果振盪水準達到50%以上,則會進行再調整。 設置範圍: 0 ~ 100	50 [%]	0	0	
PF24 *0SCL2 振 動 ToughDrive功能 選擇Tough drive	x	發振檢測報警選擇 選擇在 [Pr. PF23] 設置的濾波器再調整靈敏度等級的震盪持續發生時提示報警還 是提示警告。 無論[Pr. PA20] 的震動Tough Drive設置為有效還是無效,始終為有效。 0:振盪檢測時提示[AL. 54振盪檢測]。 1:振盪檢測時提示[AL. F3.1振盪檢測警告]。 2:發振檢測功能無效	0h	0	0	
	X _	廠商設定用	0h		egthanking	7
-	_ x	1101-150-11	0h	\setminus	Z	
	X		0h			
PF25 CVAT 瞬 停 ToughDrive檢測 時間		對發生 [AL. 10.1 電源電壓低下] 之前的時間進行設置。 在 [Pr. PA20] 的 "瞬停 Tough Drive 選擇"中選擇 "無効(_0)" 時,此參數設置值無効。 設置範圍: $30\sim 200$	200 [ms]	0	0	0
PF31 FRIC 機械診斷功能 低速時摩擦推 斷領域判斷速 度		關於機械診斷的摩擦推斷處理,按低速時摩擦推斷領域和高速時摩擦推斷領域分開的情況設定電機速度。但是,當設置為 "0" 時,將按照額定轉速一般的值執行。使用到規定轉速位置不使用的運行模式時,推薦將運行時的最大速度相應值設定為其的一半。 運行時最大速度 正轉方向 「Pr. PF31]的設置值 行服電機轉速 運行模式	0 [r/Min]	0	0	0