

# 目錄

## 基本參數一覽表

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

## 詳細參數一覽表

基本設定參數([Pr.PA_ _])	—————	5 - 8	<a href="#">連結</a>
增益・濾波器設定參數([Pr.PB_ _])	—————	5 - 16	<a href="#">連結</a>
擴張設定參數([Pr.PC_ _])	—————	5 - 27	<a href="#">連結</a>
輸出入設定參數([Pr.PD_ _])	—————	5 - 37	<a href="#">連結</a>
擴張設定 2 參數([Pr.PE_ _])	—————	5 - 41	<a href="#">連結</a>
擴張設定 3 參數([Pr.PF_ _])	—————	5 - 42	<a href="#">連結</a>

## 5. 參數

### 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\_ \_])

回目錄

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PA01	*STY	運行模式	1000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA02	*REG	再生選件	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA03		廠商設定用	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA04	*AOP1	功能選擇A-1	2000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA05	*FBP	每轉指令輸入脈衝數	10000		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA06	CMX	電子齒輪分子 (指令脈衝倍率分子)	1		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA07	CDV	電子齒輪分母 (指令脈衝倍率分母)	1		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA08	ATU	自動調整模式	0001h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA09	RSP	自動調整回應性	16		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA10	INP	限制範圍	100	[pulse]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA11	TLP	正轉轉矩限制	100.0	[%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA12	TLN	反正轉矩限制	100.0	[%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA13	*PLSS	指令脈衝輸入形態	0100h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA14	*POL	旋轉方向選擇	0		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA15	*ENR	編碼器輸出脈衝	4000	[pulse/rev]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA16	*ENR2	編碼器輸入脈衝2	1		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA17		廠商設定用	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA18			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA19	*BLK	參數寫入禁止	00AAh		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA20	*TDS	Tough Drive設定 Tough drive	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA21	*AOP3	功能選擇A-3	0001h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA22		廠商設定用	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA23	DRAT	驅動記錄器任意警報觸發器設定	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA24	AOP4	功能選擇A-4	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA25	OTHOV	單鍵調整過沖容許水準	0	[%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA26	*AOP5	功能選擇A-5	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA27		廠商設定用	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA28			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA29			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA30			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA31			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PA32			0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

### 5.1.2 增益・篩檢程式設定參數 ([Pr. PB\_ \_ ])

回目錄

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PB01	FILT	自我調整調諧模式 (自我調整濾波器 II)	0000h		○	○	○
PB02	VRFT	減振控制調諧模式 (先進減振控制 II)	0000h		○		
PB03	PST	位置指令加減速時間常數 (位置平滑)	0	[ms]	○		
PB04	FFC	正向輸送增益	0	[%]	○		
PB05		廠商設定用	500				
PB06	GD2	負荷慣量矩比	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	980	[rad/s]	○	○	
PB10	VIC	速度積分補償	0	[ms]	○	○	
PB11	VDC	速度微分補償	4500		○	○	
PB12	OVA	過衝量修正	0000h	[%]	○		
PB13	NH1	機械共振抑制篩檢程式1	4500	[Hz]	○	○	○
PB14	NHQ1	槽口形狀選擇1	0000h		○	○	○
PB15	NH2	機械共振抑制篩檢程式2	4500	[Hz]	○	○	○
PB16	NHQ2	槽口形狀選擇2	0000h		○	○	○
PB17	NHF	軸共振抑制篩檢程式	0000h		○	○	○
PB18	LPF	低通篩檢程式設置	3141	[rad/s]	○	○	
PB19	VRF11	限制振動控制1 振動頻率設定	100.0	[Hz]	○		
PB20	VRF12	限制振動控制1 共振頻率設定	100.0	[Hz]	○		
PB21	VRF13	限制振動控制1 振動頻率減幅設定	0.00		○		
PB22	VRF14	限制振動控制1 共振頻率減幅設定	0.00		○		
PB23	VFBF	低通篩檢程式選擇	0000h		○	○	○
PB24	*MVS	微振動抑制控制	0000h		○		
PB25	*BOP1	功能選擇B-1	0000h		○		
PB26	*CDP	增益切換功能	0000h		○	○	
PB27	CDL	增益切換條件	10	[kpps]/ [pulse]/ [r/min]	○	○	
PB28	CDT	增益切換時常數	1	[ms]	○	○	
PB29	GD2B	增益切換 負載慣量比	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 限制振動控制1 振動頻率設定	0.0	[Hz]	○		
PB34	VRF2B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定	0.0	[Hz]	○		
PB35	VRF3B	增益切換 限制振動控制1 振動頻率減幅設定	0.00		○		
PB36	VRF4B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率減幅設定	0.00		○		
PB37		廠商設定用	1600				
PB38			0.00				
PB39			0.00				
PB40			0.00				
PB41			0000h				
PB42			0000h				
PB43			0000h				
PB44			0.00				
PB45	CNHF	指令觸點篩檢程式	0000h		○		
PB46	NH3	機械共振抑制篩檢程式3	4500	[Hz]	○	○	○
PB47	NHQ3	觸點形狀選擇3	0000h		○	○	○
PB48	NH4	機械共振抑制篩檢程式4	4500	[Hz]	○	○	○
PB49	NHQ4	觸點形狀選擇4	0000h		○	○	○
PB50	NH5	機械共振抑制篩檢程式5	4500	[Hz]	○	○	○

## 5. 參數

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PB51	NHQ5	觸點形狀選擇5	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB52	VRF21	限制振動控制2 振動頻率設定	100.0	[Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB53	VRF22	限制振動控制2 共振頻率設定	100.0	[Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB54	VRF23	限制振動控制2 振動頻率減幅設定	0.00		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB55	VRF24	限制振動控制2 共振頻率減幅設定	0.00		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB56	VRF21B	增益切換 限制振動控制1 振動頻率設定	0.0	[Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB57	VRF22B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率設定	0.0	[Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB58	VRF23B	增益切換 限制振動控制1 振動頻率減幅設定	0.00		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB59	VRF24B	增益切換 限制振動控制1 共振頻率減幅設定	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		廠商設定用	0.0				
PB62			0000h				
PB63			0000h				
PB64			0000h				

### 5.1.3 擴展設置參數 ([Pr. PC\_ \_])

回目錄

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PC01	STA	速度加速時間常數	0	[ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC02	STB	速度減速時間常數	0	[ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC03	STC	S形曲線加減速時間常數	0	[ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC04	TQC	轉矩指令時間常數	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	類比速度指令最大轉速	0	[r/min]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		類比速度限制最大轉速			<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	模擬電機1輸出	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC15	MOD2	模擬電機2輸出	0001h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC16	MBR	電磁制動器順序輸出	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	警報器歷史記錄清零	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		廠商設定用	0				
PC21			0000h				
PC22	*COP1	功能選擇C-1	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC23	*COP2	功能選擇C-2	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC24	*COP3	功能選擇C-3	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC25		廠商設定用	0000h				
PC26	*COP5	功能選擇C-5	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC27		廠商設定用	0000h				

## 5. 參數

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PC28		廠商設定用	0000h				
PC29			0000h				
PC30	STA2	速度加速時間常數2	0	[ms]		○	○
PC31	STB2	速度減速時間常數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]			○
		模擬轉矩限制補償				○	
PC39	M01	模擬電機1偏移	0	[mV]	○	○	○
PC40	M02	模擬電機2偏移	0	[mV]	○	○	○
PC41		廠商設定用	0				
PC42			0				
PC43	ERZ	誤差過大警報檢測水準	0	[rev]	○		
PC44		廠商設定用	0000h				
PC45			0000h				
PC46			0				
PC47			0				
PC48			0				
PC49			0				
PC50			0000h				
PC51	RSBR	強制停止時 減速時常數	100	[ms]	○	○	
PC52		廠商設定用	0				
PC53			0				
PC54	RSUP1	上下軸吸引量	0	[0.0001rev]	○		
PC55		廠商設定用	0				
PC56			100				
PC57			0000h				
PC58			0				
PC59			0000h				
PC60	*COPD	功能選擇C-D	0000h		○	○	○
PC61		廠商設定用	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 輸入輸出設置參數 ([Pr. PD\_ \_])

回目錄

編號	縮寫	名稱	初始值	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		廠商設定用	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD03	*DI1L	輸入信號選擇1L	0202h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD04	*DI1H	輸入信號選擇1H	0002h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD05		廠商設定用	2100h				
PD06			0021h				
PD07			0704h				
PD08			0007h				
PD09			0805h				
PD10			0008h				
PD11	*DI5L	輸入信號選擇5L	0703h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD12	*DI5H	輸入信號選擇5H	0007h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD13	*DI6L	輸入信號選擇6L	0806h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD14	*DI6H	輸入信號選擇6H	0008h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD15		廠商設定用	0000h				
PD16			0000h				
PD17	*DI8L	輸入信號選擇8L	0A0Ah		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD18	*DI8H	輸入裝置選擇8	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD19	*DI9L	輸入信號選擇9L	0B0Bh		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD20	*DI9H	輸入信號選擇9H	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD21		廠商設定用	2323h				
PD22			0023h				
PD23			0004h				
PD24	*D02	輸出信號選擇2	000Ch		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD25	*D03	輸出信號選擇3	0004h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD26		廠商設定用	0007h				
PD27			0003h				
PD28	*D06	輸出信號選擇6	0002h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD29	*DIF	輸入篩選器設置	0004h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD30	*DOP1	功能選擇D-1	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD31		廠商設定用	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD32	*DOP3	功能選擇D-3	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD33		廠商設定用	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD34	DOP5	功能選擇D-5	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD35		廠商設定用	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 擴展設置2參數 ([Pr. PE\_ \_])

回目錄

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PE01		廠商設定用	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	功能選擇E-3	0000h		○	○	○
PE42		廠商設定用	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

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PE55		廠商設定用	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 擴展設置3參數 ([Pr. PF\_ \_])

[回目錄](#)

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PF 01		廠商設定用	0000h				
PF 02			0000h				
PF 03			0000h				
PF 04			0				
PF 05			0				
PF 06			0000h				
PF 07			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	驅動記錄器切換時間設定	0	[s]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF22		廠商設定用	200		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF23	OSCL1	振動Tough Drive 發振檢測水準	50	[%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF24	*OSCL2	振動Tough Drive功能選擇 Tough drive	0000h		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF25	CVAT	瞬停Tough Drive檢測時間 Tough drive	200	[ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF26		廠商設定用	0				
PF27			0				
PF28			0				
PF29			0000h				
PF30			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]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PF32		廠商設定用	50				
PF33			0000h				
PF34			0000h				
PF35			0000h				
PF36			0000h				
PF37			0000h				
PF38			0000h				
PF39			0000h				
PF40			0000h				



## 5. 參數

編號	縮寫	名稱	初始值	單位	控制模式		
					P	S	T
PF 41		廠商設定用	0000h				
PF 42			0000h				
PF 43			0000h				
PF 44			0000h				
PF 45			0000h				
PF 46			0000h				
PF 47			0000h				
PF48			0000h				

### 5.2 參數詳細一覽表

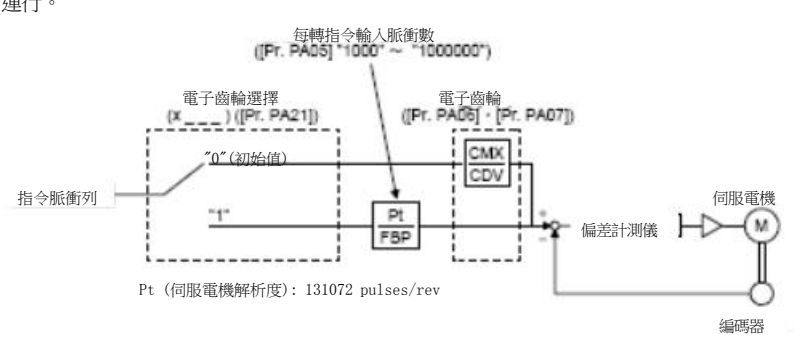
要點	在“設置位”欄的“x”處輸入數值。
----	-------------------

#### 5.2.1 基本設置參數 ([Pr. PA\_ \_])

回目錄

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PA01 *STY 運行模式	___ 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	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	__ x	廠商設定用	0h	/	/	/
	x		0h	/	/	/
	x ___		1h	/	/	/
PA02 *REG 再生選件	__ x x	再生選件選擇 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 W以下的伺服放大器不使用再生電阻器。 0.4 kW ~ 3 kW的伺服放大器使用內置再生電阻器。 02: MR-RB032 03: MR-RB12 04: MR-RB32 05: MR-RB30 06: MR-RB50 (需要散熱風扇)	00h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x	廠商設定用	0h	/	/	/
	x ___		0h	/	/	/

## 5. 參數

編號/略稱/ 名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式													
				P	S	T											
PA04 *AOP1 功能選擇A-1	<table border="1"> <tr><td>___ x</td></tr> <tr><td>  x</td></tr> <tr><td>  x</td></tr> <tr><td>x ___</td></tr> </table>	___ x	x	x	x ___	廠商設定用  強制停止減速功能選擇 0: 強制停止減速功能無效 (使用EM1。) 2: 強制停止減速功能有效 (使用EM2。) 詳細請參考表5.1。	0h 0h 0h 2h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>							
___ x																	
x																	
x																	
x ___																	
表5.1 減速方法																	
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>設置值</th> <th>EM2/EM1的選擇方法</th> <th>減速</th> <th>發生警報</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 ___</td> <td>EM1</td> <td>EM2或者EM1為關閉 不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。</td> <td>不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。</td> </tr> <tr> <td>2 ___</td> <td>EM2</td> <td>在強制停止減速後關閉MBR</td> <td>在強制停止減速後關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。</td> </tr> </tbody> </table>	設置值	EM2/EM1的選擇方法	減速	發生警報	0 ___	EM1	EM2或者EM1為關閉 不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。	不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。	2 ___	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)。			
設置值	EM2/EM1的選擇方法	減速	發生警報														
0 ___	EM1	EM2或者EM1為關閉 不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。	不進行強制停止減速直接關閉MBR (電磁制動器聯鎖)。														
2 ___	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)。														
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，此參數的設置值有效。  設置範圍: 1000 ~ 1000000	10000	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											
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。 $\frac{1}{10} < \frac{CMX}{CDV} < 4000$ 設定範圍外的值時，加減速時會有聲音，或者無法按照設定的速度以及加減速時間常數運行。   為防止錯誤設定引起預期外的動作，電子齒輪的設定必須在伺服關閉狀態進行。  設置範圍: 1 ~ 16777215	1	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											
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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																				
				P	S	T																		
PA08 ATU 自動調整模式	___x	增益調整模式選擇 對增益調整模式進行選擇。 0: 2增益調整模式1 (插補模式) 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 詳細請參考表5.2.	1h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																			
	x	廠商設定用	0h																					
	x		0h																					
	x		0h																					
<p>表5.2 增益調整模式選擇</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>設置值</th> <th>增益調整模式</th> <th>自動調諧的參數</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___0</td> <td>2增益調整模式選擇1 (插補模式)</td> <td>[Pr. PB06 負荷慣量比] [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]</td> </tr> <tr> <td>___2</td> <td>自動調諧模式2</td> <td>[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]</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>							設置值	增益調整模式	自動調諧的參數	___0	2增益調整模式選擇1 (插補模式)	[Pr. PB06 負荷慣量比] [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]	___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]
設置值	增益調整模式	自動調諧的參數																						
___0	2增益調整模式選擇1 (插補模式)	[Pr. PB06 負荷慣量比] [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]																						
___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

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																																																																																																		
				P	S	T																																																																																																
PA09 RSP 自動調整回應性		<p>對自動調諧的回應性進行設置</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">設置值</th> <th colspan="2">機械的特性</th> <th rowspan="2">設置值</th> <th colspan="2">機械的特性</th> </tr> <tr> <th>回應性</th> <th>機械共振頻率的基準 [Hz]</th> <th>回應性</th> <th>機械共振頻率的基準 [Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>低回應</td><td>2.7</td><td>21</td><td>低回應</td><td>67.1</td></tr> <tr><td>2</td><td rowspan="18" style="text-align: center;">↑</td><td>3.6</td><td>22</td><td rowspan="18" 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>中回應</td><td>59.6</td><td>40</td><td>中回應</td><td>642.7</td></tr> </tbody> </table> <p>設置範圍: 1 ~ 40</p>	設置值	機械的特性		設置值	機械的特性		回應性	機械共振頻率的基準 [Hz]	回應性	機械共振頻率的基準 [Hz]	1	低回應	2.7	21	低回應	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	中回應	59.6	40	中回應	642.7	16	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
設置值	機械的特性			設置值	機械的特性																																																																																																	
	回應性	機械共振頻率的基準 [Hz]	回應性		機械共振頻率的基準 [Hz]																																																																																																	
1	低回應	2.7	21	低回應	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	中回應	59.6	40	中回應	642.7																																																																																																	
PA10 INP 限制範圍		<p>負載範圍按照指令脈衝單位設定。 可以通過[Pr. PC24] 的設置變更為伺服電機編碼器脈衝單位。</p> <p>設置範圍: 0 ~ 65535</p>	100 [pulse]	<input type="radio"/>																																																																																																		
PA11 TLP 正轉轉矩限制		<p>能夠限制伺服電機的發生轉矩請在參照3.6.1項(5)的基礎上使用此參數。 在通過模擬監視器輸出對轉矩進行輸出時，[Pr. PA11 正轉轉矩限制值] 及 [Pr. PA12 反轉轉矩限制值] 中值較大的轉矩為最大輸出電壓(8V)。 按照最大轉矩 = 100.0 [%] 進行設置。在限制伺服電機的CCW驅動時，CW再生時的轉矩時設定。在設置為0.0° 時不會發生轉矩。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 100.0</p>	100.0 [%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																
PA12 TLN 反正轉矩限制		<p>能夠限制伺服電機的發生轉矩請在參照3.6.1項(5)的基礎上使用此參數。 在通過模擬監視器輸出對轉矩進行輸出時，[Pr. PA11 正轉轉矩限制值] 及 [Pr. PA12 反轉轉矩限制值] 中值較大的轉矩為最大輸出電壓(8V)。 按照最大轉矩 = 100.0 [%] 進行設置。在限制伺服電機的CCW驅動時，CW再生時的轉矩時設定。在設置為0.0° 時不會發生轉矩。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 100.0</p>	100.0 [%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																

## 5. 參數

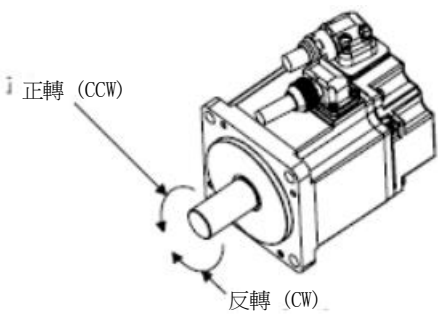
編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PA13 *PLSS 指令脈衝輸入 形態	_ _ _ x	指令輸入脈衝列形態選擇 0: 正轉, 反轉脈衝列 1: 帶符號脈衝列 2: A相, B相脈衝列 設定值請參考表5.3	0h	<input type="radio"/>		
	_ _ x _	脈衝列邏輯選擇 0: 正邏輯 1: 負邏輯 設定值請參考表5.3	0h	<input type="radio"/>		
	_ x _ _	指令輸入脈衝列篩檢程式選擇 通過選擇和指令脈衝頻率匹配的篩檢程式, 能夠提高耐干擾能力。 0: 指令輸入脈衝列在4 Mpps以下時 1: 指令輸入脈衝列在1 Mpps以下時 2: 指令輸入脈衝列在500 kpps以下時 “1”對應1 Mpps以內的指令。在輸入1 Mpps ~ 4 Mpps的指令時, 請設置“0”。	1h	<input type="radio"/>		
	x	廠商設定用	0h			

表5.3 指令輸入脈衝形態選擇

設置值	脈衝列形態	正轉指令時反轉指令時
0010h	正轉脈衝列 反轉脈衝列	
0011h	負邏輯脈衝列+方向信號	
0012h	A相脈衝列 B相脈衝列	
0000h	正轉脈衝列 反轉脈衝列	
0001h	脈衝列+方向信號 正邏輯	
0002h	A相脈衝列 B相脈衝列 輯	

的箭頭表示進行脈衝的時間。A相和B相脈衝列, 乘以4後進行。

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																																																																																																																																											
				P	S	T																																																																																																																																									
PA14 *POL 旋轉方向選擇		選擇與輸入脈衝列相對的伺服電機選擇方向。  設置值 旋轉方向  0  伺服電機 正轉脈衝輸入時 CCW 反轉脈衝輸入時 CW CCW	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																									
		 設定範圍：0・1																																																																																																																																													
PA15 *ENR 編碼器輸出脈衝		通過每週的輸出脈衝數、分配比或電子齒輪比設定伺服電機輸出的編碼器輸出脈衝。 (乘以4後) 對在[Pr. PC19]的“編碼器輸出脈衝設置選擇”中選擇“A相・B相脈衝電子齒輪設置( _ 3 )”時的電子齒輪的分子進行設置。 輸出最大頻率為4.6 Mpps。請在超過範圍進行設定。  設置範圍：1 ~ 4194304	4000 [pulse/rev]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																									
PA16 *ENR2 編碼器輸入脈衝2		設定AB相脈衝輸出的電子齒輪的分母。 對在[Pr. PC19]的“編碼器輸出脈衝設置選擇”中選擇“A相・B相脈衝電子齒輪設置( _ 3 )”時的電子齒輪的分母進行設置。  設置範圍：1 ~ 4194304	1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																									
PA19 *BLK 參數寫入禁止		選擇參數的參考範圍以及寫入範圍。 關於設定值請參照表5.4。	00AAh	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																									
表5.4 [Pr. PA19] 的設置值與讀取・寫入範圍																																																																																																																																															
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>PA19</th> <th>設定值的操作</th> <th>PA</th> <th>PB</th> <th>PC</th> <th>PD</th> <th>PE</th> <th>PF</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>・ 下述以外</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 000Ah</td> <td>讀入</td> <td>只有19</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td>只有19</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 000Bh</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 000Ch</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 00AAh (初始值)</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td>・ 100Bh</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td>只有19</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 100Ch</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td>只有19</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>・ 10AAh</td> <td>讀入</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td></td> <td>寫入</td> <td>只有19</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	PA19	設定值的操作	PA	PB	PC	PD	PE	PF	・ 下述以外	讀入	<input type="radio"/>							寫入	<input type="radio"/>						・ 000Ah	讀入	只有19							寫入	只有19						・ 000Bh	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>					寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				・ 000Ch	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>			・ 00AAh (初始值)	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	・ 100Bh	讀入	<input type="radio"/>							寫入	只有19						・ 100Ch	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				寫入	只有19	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>			・ 10AAh	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>		寫入	只有19										
PA19	設定值的操作	PA	PB	PC	PD	PE	PF																																																																																																																																								
・ 下述以外	讀入	<input type="radio"/>																																																																																																																																													
	寫入	<input type="radio"/>																																																																																																																																													
・ 000Ah	讀入	只有19																																																																																																																																													
	寫入	只有19																																																																																																																																													
・ 000Bh	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																											
	寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																											
・ 000Ch	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																										
	寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																										
・ 00AAh (初始值)	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																								
	寫入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																								
・ 100Bh	讀入	<input type="radio"/>																																																																																																																																													
	寫入	只有19																																																																																																																																													
・ 100Ch	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																										
	寫入	只有19	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																										
・ 10AAh	讀入	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																								
	寫入	只有19																																																																																																																																													

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PA20 *TDS Tough Drive設定 Tough drive	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. PD25]以及 [Pr. PD28] 將MTTR (Tough Drive中)分配到CN1-23針，CN1-24針以及CN1-49針上。					
	__ _ x	廠商設定用	0h			
	_ _ x _	振動Tough Drive選擇 0: 無效 1: 有效  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。 詳細請參考7.3節。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	_ x _ _	瞬停Tough Drive選擇 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內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ToughDrive 檢測時間] 可以對 [AL. 10 欠壓] 發生之前的時間進行設置。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _	廠商設定用	0h			
PA21 *AOP3 功能選擇A-3	_ _ _ x	一觸式調整功能選擇 0: 無效 1: 有效  當此位為“0”時，不能執行單鍵調整。	1h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	_ _ x _	廠商設定用	0h			
	_ x _ _	廠商設定用	0h			
	x _ _ _	電子齒輪選擇 0: 電子齒輪 ([Pr. PA06] 及 [Pr. PA07]) 1: 1周的指令輸入脈衝數 ([Pr. PA05])	0h	<input type="checkbox"/>		
PA23 DRAT 驅動記錄器任意警報觸發器設定	_ _ x x	報警詳細編號設定 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。 當此位為“0 0”時，只有任意報警編號設置為有效。	00h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x x _ _	報警編號設定 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。 當選擇“0 0”時，驅動記錄器的任意報警觸發將無效。	00h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
設定例： 如果想要在發生[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”。 如果想要在發生[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”。						

## 5. 參數

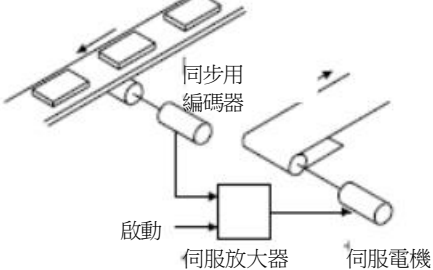
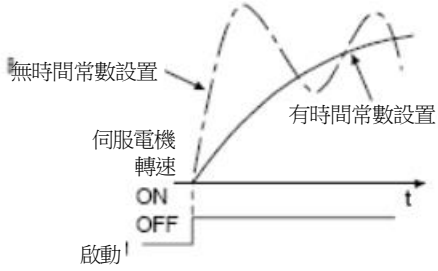
編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PA24 AOP4 功能選擇A-4	__ _ x	振動抑制模式選擇 0: 標準模式 1: 3慣性模式 2: 低回應模式  選擇標準模式、低回應模式時，不能使用抑制振動控制2。 選擇3慣性模式時，不能使用前饋增益。 3在使用慣性模式及低回應模式進行控制模式切換時，請在停止狀態下進行切換。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	_ _ x _	廠商設定用	0h			
	_ x _ _		0h			
	x _ _ _		0h			
PA25 OTH0V 單鍵調整過沖容許水準		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 [%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
PA26 *AOP5 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 “有效 ( 1 _ )” 時可以使用。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	_ _ x _	廠商設定用	0h			
	_ x _ _		0h			
	x _ _ _		0h			



## 5. 參數

### 5.2.2 增益・篩檢程式設定參數 ([Pr. PB\_ \_ ])

回目錄

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB01 FILT 自我調整調諧 模式 (自我調整 濾波器 II)	__ _ x	篩檢程式調整模式選擇 進行適應性篩檢程式調整的設定。 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 1: 自動設定 (轉矩控制下請不要使用自動設定。) 2: 手動設定	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	廠商設定用	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"/>
PB02 VRFT 減振控制調諧 模式 (先進減 振控制 II)	__ _ x	抑制振動控制1調整模式選擇 選擇抑制振動控制1的調整模式。詳細請參考7.1.5、 0: 無效 1: 自動設定 2: 手動設定	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	抑制振動控制2調整模式選擇 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價 性模式 ( _ _ _ 1)”時，此位的設置值有效。詳細請參考7.1.5、 0: 無效 1: 自動設定 2: 手動設定	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB03 PST 位置指令加減 速時間常數 (位置平滑)		設定相對於位置指令晚一次的篩檢程式常數。 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，設置值將被視為10 ms。 直線加減速選擇時請不要將“控制模式選擇” ([Pr. PA01]) 變更為“_ _ _ 0”以外的其他值。切換位置控制模式時，伺服電機緊急停止。 (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。	0 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		 				
		設置範圍: 0 ~ 65535				



## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB09 VG2 速度控制增益		設定速度電路的增益 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。增大設定值時能提高回應性，但是過大時會發生振動和聲音。 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。有關詳細內容請參照 [Pr. PB08] 的表格。  設置範圍: 20 ~ 65535	823 [rad/s]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
PB10 VIC 速度積分補償		設定速度電路的累積時間常數 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] 的表格。  設置範圍: 0.1 ~ 1000.0	33.7 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
PB11 VDC 速度微分補償		設定微分補償。 開啟PC (比例控制) 時有效。  設置範圍: 0 ~ 1000	980	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
PB12 OVA 過衝量修正		伺服電機額定轉速相對的粘性摩擦轉矩以%為單位設定。 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。  設置範圍: 0 ~ 100	0 [%]	<input type="checkbox"/>		
PB13 NH1 機械共振抑制 篩檢程式1		機械共振抑制篩檢程式1 設定機械共振抑制篩檢程式1的觸點頻率。 在[Pr. 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。 在[Pr. PB01] 的“濾波器整定模式選擇”中選擇“手動設置 ( _ _ _ 2)”時，此設置值有效。  設置範圍: 10 ~ 4500	4500 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB14 NHQ1 槽口形狀選擇1		設定機械共振抑制篩檢程式1的形狀。 在[Pr. 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。選擇手動設定時，請手動設定。				
	_ _ _ x	廠商設定用	0h			
	_ _ x _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	觸點廣度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _	廠商設定用	0h			
PB15 NH2 機械共振抑制 篩檢程式2		設定機械共振抑制篩檢程式2的觸點頻率。 在[Pr. PB16] 的“機械共振抑制濾波器2選擇”中選擇“有效 ( _ _ _ 1)”時，此參數的設置值有效。  設置範圍: 10 ~ 4500	4500 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																																																																						
				P	S	T																																																																				
PB16 NHQ2 槽口形狀選擇2	設定機械共振抑制篩檢程式2的形狀																																																																									
	__ _ x	機械共振抑制篩檢程式2選擇 0: 無效 1: 有效	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
	_ _ x _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
	_ x _ _	觸點廣度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
x _ _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																					
PB17 NHF 軸共振抑制過濾器	設定軸共振抑制篩檢程式 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“自動設置 (_ _ _ 0)”時，將根據所使用的伺服電機與負荷慣量比進行自動計算。為“手動設置 (_ _ _ 1)”時，請手動進行設置。 [Pr. PB23] 的“軸共振抑制濾波器選擇”為“無效 (_ _ _ 2)”時，此設置值無效。 [Pr. PB49] 的“機械共振抑制濾波器4選擇”選擇為“有效 (_ _ _ 1)”時，軸共振抑制濾波器無法使用。																																																																									
	_ _ x x	軸共振抑制篩檢程式設定頻率選擇 設定值請參考表5.5 設定頻率請靠近想設定的頻率。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
	_ x _ _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
	x _ _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																				
<p>表5.5 軸共振抑制篩檢程式設定頻率選擇</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>設置值</th> <th>頻率 [Hz]</th> <th>設置值</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	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																																																																							
0A	900	1A	346																																																																							
0B	818	1B	333																																																																							
0C	750	1C	321																																																																							
0D	692	1D	310																																																																							
0E	642	1E	300																																																																							
0F	600	1F	290																																																																							

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式										
				P	S	T								
PB18 LPF 低通 篩檢程式設定		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： 100	3141 [rad/s]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
		<table border="0"> <tr> <td>[Pr. PB23]</td> <td>[Pr. PB18]</td> </tr> <tr> <td>__ 0 __ (初始值)</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> </table>	[Pr. PB23]	[Pr. PB18]	__ 0 __ (初始值)	自動設定	__ 1 __	設定值有效	__ 2 __	設定值無效				
[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 制振動控制1 振動頻率設定		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率。 在[Pr. PB02]的“減振控制1調譜模式選擇”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: 0.1 ~ 300.0	100.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
PB20 VRF12 制 振控制1 共振 頻率設定		設定抑制低頻率機械振動的制振控制1的振動頻率。 在[Pr. PB02]的“減振控制1調譜模式選擇”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: 0.1 ~ 300.0	100.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
PB20 VRF13 制 振控制1 共振 頻率減幅設定		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。 在[Pr. PB02]的“減振控制1調譜模式選擇”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	0.00	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
PB22 VRF14 制 振控制1 共振 頻率減幅設定		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。 在[Pr. PB02]的“減振控制1調譜模式選擇”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	0.00	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
PB23 VFBF 低 通篩檢程式選 擇	__ _ x	軸共振抑制篩檢程式選擇 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“有效(__ 1)”時，軸 共振抑制濾波器無法使用。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
	__ x _	低通篩檢程式選擇 選擇低通篩檢程式。 0: 自動設定 1: 手動設定 2: 無效	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								
	x _ _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>								

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	廠商設定用	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"/>
PB25 *BOP1 功能選擇B-1	_ _ _ x	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ 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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB26 *CDP 增益切換功能	選擇增益切換條件。 對使在[Pr. PB29] ~ [Pr. PB36] 以及 [Pr. PB56] ~ [Pr. PB60] 中設置的增益切換值有效的條件進行設置。					
	_ _ _ 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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ 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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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 ]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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。  設置範圍: 0 ~ 100	1 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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. 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: 0.00 ~ 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。 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 ]	<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。 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。  設置範圍: 0 ~ 65535	0[rad/ s]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB32 VICB 增益切換 速度 積分補償		<p>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。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 5000.0</p>	0.0 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
PB33 VRF1B 增益切換 限制 振動控制1 振 動頻率設定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 300.0</p>	0.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB34 VRF2B 增益切換 限制 振動控制1 共 振頻率設定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 300.0</p>	0.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB35 VRF3B 增益切換 限制 振動控制1 振 動頻率減幅設 定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.00 ~ 0.30</p>	0.00	<input type="checkbox"/>		
PB36 VRF4B 增益切換 限制 振動控制1 共 振頻率減幅設 定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.00 ~ 0.30</p>	0.00	<input type="checkbox"/>		

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																																																																																																																																																																																																																																												
				P	S	T																																																																																																																																																																																																																																										
PB45 CNHF 指令觸點過濾器	設定指令觸點節檢程式。																																																																																																																																																																																																																																															
	-- x x	指令觸電節檢程式設定頻率選擇 設定值和頻率的關係請參考表5.6、	00h	<input type="checkbox"/>	/	/																																																																																																																																																																																																																																										
	_ x _ _	觸點深度選擇 有關詳細內容請參照表5.7。	0h	<input type="checkbox"/>	/	/																																																																																																																																																																																																																																										
	x _ _ _	廠商設定用	0h	/	/	/																																																																																																																																																																																																																																										
<p style="text-align: center;">表5.6 指令觸電節檢程式設定頻率選擇</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>設置</th> <th>頻率 [Hz]</th> <th>設置</th> <th>頻率 [Hz]</th> <th>設置</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> <p style="text-align: center;">表5.7 陷波深度選擇</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>設置</th> <th>深度 [dB]</th> <th>設置</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>附錄 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>附錄 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	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	設置	深度 [dB]	設置	深度 [dB]	0	-40.0	8	-6.0	1	-24.1	9	-5.0	2	-18.1	附錄 A	-4.1	3	-14.5	b	-3.3	4	-12.0	C	-2.5	5	-10.1	附錄 D	-1.8	6	-8.5	E	-1.2	7	-7.2	F	-0.6
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	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																																																																																																																																																																																																																																											
設置	深度 [dB]	設置	深度 [dB]																																																																																																																																																																																																																																													
0	-40.0	8	-6.0																																																																																																																																																																																																																																													
1	-24.1	9	-5.0																																																																																																																																																																																																																																													
2	-18.1	附錄 A	-4.1																																																																																																																																																																																																																																													
3	-14.5	b	-3.3																																																																																																																																																																																																																																													
4	-12.0	C	-2.5																																																																																																																																																																																																																																													
5	-10.1	附錄 D	-1.8																																																																																																																																																																																																																																													
6	-8.5	E	-1.2																																																																																																																																																																																																																																													
7	-7.2	F	-0.6																																																																																																																																																																																																																																													



## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB46 NH3 機械共振抑制 篩檢程式3		設定機械共振抑制篩檢程式3的觸點頻率。 在[Pr. PB47]的“機械共振抑制濾波器3選擇”中選擇“有效( _ _ 1)”時，此參數的設置值有效。  設置範圍: 10 ~ 4500	4500 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB47 NHQ3 觸點形狀選擇3		設定機械共振抑制篩檢程式3的形狀。				
	_ _ _ x	機械共振抑制篩檢程式3選擇 0: 無效 1: 有效	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	觸點廣度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB48 NH4 機械共振抑制 篩檢程式4		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“有效( _ _ 1)”時，此參數的設置值有效。  設置範圍: 10 ~ 4500	4500 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB49 NHQ4 觸點形狀選擇4		設定機械共振抑制篩檢程式4的形狀。				
	_ _ _ x	機械共振抑制篩檢程式4選擇 0: 無效 1: 有效 在將此設置值設為“有效”時，[Pr. PB17 軸共振抑制濾波器]無法使用。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	觸點廣度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB50 NH5 機械共振抑制 篩檢程式5		設定機械共振抑制篩檢程式5的觸點頻率。 在[Pr. PB51]的“機械共振抑制濾波器5選擇”中選擇“有效( _ _ 1)”時，此參數的設置值有效。  設置範圍: 10 ~ 4500	4500 [Hz]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB51 NHQ5 觸點形狀選擇5		設定機械共振抑制節檢程式5的形狀。 在[Pr. PE41]的“魯棒濾波器選擇”中選擇“有效( _ _ 1)”時，機械共振抑制濾波器5無法使用。				
	_ _ _ x	機械共振抑制節檢程式5選擇 0: 無效 1: 有效	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	觸點深度選擇 0: -40 dB 1: -14 dB 2: -8 dB 3: -4 dB	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	觸點廣度選擇 0: $\alpha = 2$ 1: $\alpha = 3$ 2: $\alpha = 4$ 3: $\alpha = 5$	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PB52 VRF21 限制振動控制2 振動頻率設定		設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的振動頻率。 在[Pr. PB02]的“減振控制2調諧模式選擇”中選擇“自動設置( _ _ 1)”時，此參數為自動設置。“選擇”手動設置( _ _ 2)”時，請手動進行設置。 [Pr. PA24]的“震動抑制模式選擇”選擇為“3慣性模式( _ _ 1)”時，此位的設置值有效。  設置範圍: 0.1 ~ 300.0	100.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB53 VRF22 限制振動控制2 共振頻率設定		設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的共振頻率。 在[Pr. PB02]的“減振控制2調諧模式選擇”中選擇“自動設置( _ _ 1)”時，此參數為自動設置。“選擇”手動設置( _ _ 2)”時，請手動進行設置。 [Pr. PA24]的“震動抑制模式選擇”選擇為“3慣性模式( _ _ 1)”時，此位的設置值有效。  設置範圍: 0.1 ~ 300.0	100.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB54 VRF23 限制振動控制2 振動頻率減幅 設定		設定抑制低頻率的機械振動的限振控制2的振動頻率的減幅。 在[Pr. PB02]的“減振控制2調諧模式選擇”中選擇“自動設置( _ _ 1)”時，此參數為自動設置。“選擇”手動設置( _ _ 2)”時，請手動進行設置。 [Pr. PA24]的“震動抑制模式選擇”選擇為“3慣性模式( _ _ 1)”時，此位的設置值有效。  設置範圍: 0.00 ~ 0.30	0.00	<input type="checkbox"/>		
PB55 VRF24 限制振動控制2 共振頻率減幅 設定		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。 在[Pr. PB02]的“減振控制2調諧模式選擇”中選擇“自動設置( _ _ 1)”時，此參數為自動設置。“選擇”手動設置( _ _ 2)”時，請手動進行設置。 [Pr. PA24]的“震動抑制模式選擇”選擇為“3慣性模式( _ _ 1)”時，此位的設置值有效。  設置範圍: 0.00 ~ 0.30	0.00	<input type="checkbox"/>		

## 5. 參數

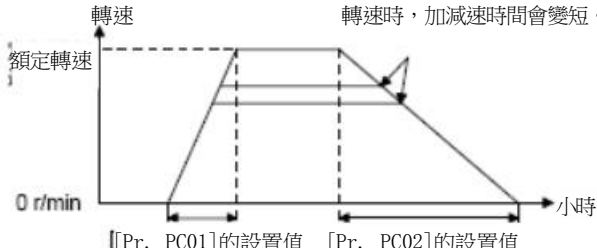
編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PB56 VRF21B 增益切換 減震 控制2 振動頻 率設定		<p>設定增益切換有效時的限振控制2的振動頻率。 當設置低於0.1 Hz時，其值視為與[Pr. PB52] 的設置值相同。 只有在以下條件時生效。 在[Pr. PA08] 的“增益調整模式選擇”中選擇了“手動模式 ( _ _ 3)”。 在[Pr. PA24] 的“震動抑制模式選擇”中選擇了“3慣性模式 ( _ _ 1)”。 在[Pr. PB02] 的“減振控制2調諧模式選擇”中選擇了“手動設置 ( _ 2 _ )”。 在[Pr. PB26] 的“增益切換選擇”中選擇了“輸入裝置 (CDP (增益切換)) ( _ _ 1)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 300.0</p>	0.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB57 VRF22B 增益切換 減震 控制2 共振頻 率設定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.0 ~ 300.0</p>	0.0 [Hz]	<input type="checkbox"/>		
PB58 VRF23B 增益切換 減震 控制2 振動頻 率衰減設定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.00 ~ 0.30</p>	0.00	<input type="checkbox"/>		
PB59 VRF24B 增益切換 減震 控制2 共振頻 率衰減設定		<p>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)”。</p> <p>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。</p> <p>設置範圍: 0.00 ~ 0.30</p>	0.00	<input type="checkbox"/>		

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
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。 設置範圍: 0.0 ~ 2000.0	0.0 [rad/s]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	

### 5.2.3 擴展設置參數 ([Pr. PC \_ \_ ])

回目錄

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	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時，加減速時間會變短。  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) 。 設置範圍: 0 ~ 50000	0 [ms]		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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] ~ [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]		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PC03 STC S形曲線加減速 時間常數		<p>讓伺服電機的啟動・停止順暢進行。 設定S形曲線加減速時間的圓弧部分時間。</p> <p>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])</p> <p>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</p> <p>加速時的限制為 <math>2000000/STA</math>, 減速時的限制為 <math>2000000/STB</math>。</p> <p>(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。</p> <p>加速時: 100 ms</p> $\frac{2000000}{20000} = 100 \text{ [ms]} < 200 \text{ [ms]}$ <p>其限制在100 [ms] 以內。</p> <p>減速時: 200 ms</p> $\frac{2000000}{5000} = 400 \text{ [ms]} > 200 \text{ [ms]}$ <p>如設置所示為200 [ms]。</p> <p>設置範圍: 0 ~ 5000</p>	0 [ms]		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC04 TQC 轉矩指令時間 常數		<p>設定相對於轉矩指令延遲1次的篩檢程式常數。</p> <p>TQC: 轉矩指令時間常數</p> <p>設置範圍: 0 ~ 50000</p>	0 [ms]			<input type="checkbox"/>
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>設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度</p> <p>設定內部速度限制的第1速度。</p> <p>設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度</p>	100 [r/min]		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	500 [r/min]		<input checked="" type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第2速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	1000 [r/min]		<input type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第3速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	200 [r/min]		<input type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第4速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	300 [r/min]		<input type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第5速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	500 [r/min]		<input type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第6速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
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。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度	800 [r/min]		<input type="radio"/>	
		設定內部速度限制的第7速度。 設置範圍: 0 ~ 暫態容許旋轉速度				
PC12 VCM 類比速度指令最大轉速/ 類比速度限制最大轉速		對VC (類比速度指令) 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。 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。 設置範圍: 0 ~ 50000	0 [r/min]		<input type="radio"/>	
		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。 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。 設置範圍: 0 ~ 50000				

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																														
				P	S	T																												
PC13 TLC 類比轉矩指令 最大輸出/類比 轉矩限制最大 輸出		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%進行設置。 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。 設置範圍: 0.0 ~ 1000.0	100.0 [%]			<input type="checkbox"/>																												
		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。 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。 設置範圍: 0.0 ~ 1000.0		<input type="checkbox"/>																														
PC14 MOD1 模擬電機1輸出	_ _ x x	類比監視1輸出旋轉 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)。 關於設定值請參考表5.8	00h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																												
	_ x _ _	廠商設定用	0h																															
	x _ _ _		0h																															
<p>表5.8 模擬監視器設置值</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th style="text-align: left;">設置值</th> <th style="text-align: left;">專案</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>伺服電機轉速 (±8V/最大轉速)</td></tr> <tr><td>01</td><td>轉矩 (±8V/最大轉矩) (注2)</td></tr> <tr><td>02</td><td>伺服電機轉速 (+8V/最大轉速)</td></tr> <tr><td>03</td><td>轉矩 (+8V/最大轉矩) (注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/4 Mpps)</td></tr> <tr><td>06</td><td>伺服電機端滯留脈衝 (±10V/100 pulses) (注1)</td></tr> <tr><td>07</td><td>伺服電機端滯留脈衝 (±10V/1000 pulses) (注1)</td></tr> <tr><td>08</td><td>伺服電機端滯留脈衝 (±10V/10000 pulses) (注1)</td></tr> <tr><td>09</td><td>伺服電機端滯留脈衝 (±10V/100000 pulses) (注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/最大轉速)</td></tr> <tr><td>17</td><td>編碼器內部空氣溫度 (±10V/±128°C)</td></tr> </tbody> </table> <p>注 1. 編碼器脈衝單位。 2. 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，會以限制更高的一方的轉矩來輸出8V。</p>							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)	0D	母線電壓 (+8V/400V)	0E	速度指令2 (±8V/最大轉速)	17	編碼器內部空氣溫度 (±10V/±128°C)
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)																																	
0D	母線電壓 (+8V/400V)																																	
0E	速度指令2 (±8V/最大轉速)																																	
17	編碼器內部空氣溫度 (±10V/±128°C)																																	
PC15 MOD2 模擬監視器2 輸出	_ _ x x	選擇向類比監視器2輸出選擇 M02 (類比監視器2) 輸出的信號。有關輸出選擇的檢測點請參照附錄5 (3) 。 有關設置值請參照 [Pr. PC14] 。	1h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																												
	_ x _ _	廠商設定用	0h																															
	x _ _ _		0h																															
PC16 MBR 電磁制動器順 序輸出		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。 設置範圍: 0 ~ 1000	0 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																												
PC17 ZSP 零速度		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的磁滯。 設置範圍: 0 ~ 10000	50 [r/min]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																												

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式							
				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。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>					
	__x_	廠商設定用	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"/>					
PC19 *ENRS 編碼器輸出脈衝選擇	___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	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>					
	<p style="text-align: center;">伺服電機旋轉方向</p> <table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <tr> <td></td> <td>CCW</td> <td>CW</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td> </td> <td> </td> </tr> <tr> <td>1</td> <td> </td> <td> </td> </tr> </table>							CCW	CW	0	
		CCW	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: 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 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] 的設置將變為無效。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>						
_x__	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>						
x___		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>						
PC22 *COP1 功能選擇C-1	___x	廠商設定用	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"/>					
	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] 。	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>					



## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式															
				P	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: 有效 (鎖定伺服。) 對停止位置的維持進行控制。 1: 無效 (不鎖定伺服。) 不維持停止位置。 進行轉速為0 r/min的控制。	0h		<input type="checkbox"/>														
	__ x _	廠商設定用	0h																
	_ x _ _	VC/VLA電壓平均選擇 選擇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。  <table border="1" style="margin-left: 40px;"> <thead> <tr> <th>設置值</th> <th>濾波時間 [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>	設置值	濾波時間 [ms]	0	0	1	0.444	2	0.888	3	1.777	4	3.555	5	7.111	0h		<input type="checkbox"/>
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																		
	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			<input type="checkbox"/>													
PC24 *COP3 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	<input type="checkbox"/>															
	__ x _	廠商設定用	0h																
	_ x _ _	廠商設定用	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	<input type="checkbox"/>															
PC26 *COP5 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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>														
	__ x _	廠商設定用	0h																
	_ x _ _	廠商設定用	0h																
	x _ _ _	廠商設定用	0h																
C30 STA2 速度加速時間 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]		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>													

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				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]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC32 CMX2 指令脈衝倍率 分子2		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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC33 CMX3 指令脈衝倍率 分子3		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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC34 CMX4 指令脈衝倍率 分子4		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	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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 ~ 100.0	100.0 [%]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

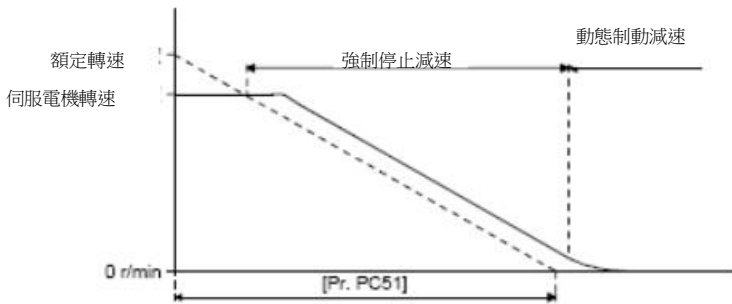
## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																
				P	S	T														
PC36 *DMD 狀態顯示選擇	_ _ x x	<p>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。</p> <p>00: 回饋脈衝累積 01: 伺服電機轉速 02: 滯留脈衝 03: 指令脈衝累積 04: 指令脈衝頻率 05: 類比速度指令電壓 (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 kW單位) 16: 模組累計電能 (1 Wh單位) 17: 模組整體功耗 (100 kWh單位)</p> <p>注 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，變為類比轉矩限制電壓。</p>	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>														
	_ x _ _	<p>各控制模式接通電源時的狀態顯示</p> <p>0: 各控制模式的</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 50%; text-align: center;">控制模式</td> <td style="width: 50%; text-align: center;">接通電源時的狀態顯示</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">位置</td> <td style="text-align: center;">回饋脈衝累積</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">位置/速度</td> <td style="text-align: center;">回饋脈衝累積/伺服電機轉速</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">速度</td> <td style="text-align: center;">伺服電機轉速</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">速度/轉矩</td> <td style="text-align: center;">伺服電機轉速/類比轉矩指令電壓</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">轉矩</td> <td style="text-align: center;">類比轉矩指令電壓</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">轉矩/位置</td> <td style="text-align: center;">類比轉矩指令電壓/回饋脈衝累積</td> </tr> </table> <p>1: 該參數第1位的設定</p>	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	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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																			
	x _ _ _	廠商設定用	0h	/	/	/														

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
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0V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0V進行VC自動偏置的值。  設置範圍：-9999 ~ 9999	伺服 根據 放大器 不同 等。 [mV]		<input type="checkbox"/>	
		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。（參考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。  設置範圍：-9999 ~ 9999				
PC38 TPO 類比轉矩指令 偏置/類比轉矩 限制偏置		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 一個新 興事物 正被越 來越多 的人接 受。			<input type="checkbox"/>
		對TLA（模擬轉矩限制）的偏置電壓進行設置。  設置範圍：-9999 ~ 9999				
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] 社交媒 體作為 一個新 興事物 正被越 來越多 的人接 受。	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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 一個新 興事物 正被越 來越多 的人接 受。	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
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] 社交媒 體作為 一個新 興事物 正被越 來越多 的人接 受。	<input type="checkbox"/>		

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	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。  [注意事項] 設定時間過短時，在強制停止減速時，伺服電機轉矩達到最大值呈飽和狀態時，其停止需要花費比該時間常數更長的時間。 根據設置值的不同，在進行強制停止減速時有可能會發生 [AL. 50 超載1] 或 [AL. 51 超載2]。 如果在發生了會引起強制停止減速的報警後，又發生了不會引起強制停止減速的報警，或者電源被切斷，無論是否設置了減速時間常數動態制動都會開始工作。 設置範圍: 0 ~ 20000	100 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
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。 設置範圍: -25000 ~ 25000	0 [0.0001 rev]	<input type="checkbox"/>		
PC60 *COPD 功能選擇C-D	_ _ _ x _ _ x _ _ x _ _ x _ _ _	無電機運行選擇 設定無電機運行。 0: 無效 1: 有效 廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
			0h			
			0h			
			0h			

## 5. 參數

### 5.2.4 輸入輸出設置參數 ([Pr. PD\_ \_ ])

回目錄

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PD01 *DIA1 輸入信號自動ON選擇1	選擇自動開啟的輸入信號。					
	_ _ _ x (HEX)	_ _ _ x (BIN): 廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ _ x _ (BIN): 廠商設定用		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ x _ _ (BIN): SON (伺服開啟) 0: 無效 (在外部輸入信號中使用。) 1: 有效 (自動開啟)		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		x _ _ _ (BIN): 廠商設定用		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _ (HEX)	_ _ _ x (BIN): PC (比例控制) 0: 無效 (在外部輸入信號中使用。) 1: 有效 (自動開啟)	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ _ x _ (BIN): TL (外部轉矩制限選擇) 0: 無效 (在外部輸入信號中使用。) 1: 有效 (自動開啟)		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ x _ _ (BIN): 廠商設定用		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		x _ _ _ (BIN): 廠商設定用		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _ (HEX)	_ _ _ x (BIN): 廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ _ x _ (BIN): 廠商設定用		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		_ x _ _ (BIN): LSP (正轉衝程結束) 0: 無效 (在外部輸入信號中使用。) 1: 有效 (自動開啟)		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		x _ _ _ (BIN): LSN (反轉衝程結束) 0: 無效 (在外部輸入信號中使用。) 1: 有效 (自動開啟)		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
x _ _ _	廠商設定用		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式																																																																													
				P	S	T																																																																											
PD03 *DI1L 輸入信號選擇 1L	可以將任意的輸入裝置分配到N1-15針上。																																																																																
	_ _ x x	位置控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	02h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
	x x _ _	速度控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	02h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
<table border="1"> <caption>表5.9 選擇的輸入裝置</caption> <thead> <tr> <th>設置值</th> <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>CDP</td><td>CDP</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 (注2)</td><td>LOP (注2)</td><td>LOP (注2)</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>		設置值	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	CDP	CDP		20		SP1	SP1	21		SP2	SP2	22		SP3	SP3	23	LOP (注2)	LOP (注2)	LOP (注2)	24	CM1			25	CM2			26		STAB2	STAB2	<p>注 設定。</p> <p>控制模式 斜線部分為生產商設置用。絕對不要進行 請分配到同一個針上。</p>			
設置值	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	CDP	CDP																																																																															
20		SP1	SP1																																																																														
21		SP2	SP2																																																																														
22		SP3	SP3																																																																														
23	LOP (注2)	LOP (注2)	LOP (注2)																																																																														
24	CM1																																																																																
25	CM2																																																																																
26		STAB2	STAB2																																																																														
PD04 *DI1H 輸入信號選擇 1H	CN1-15引腳能夠有任意輸入信號。																																																																																
	_ _ x x	轉矩控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	02h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
PD11 *DI5L 輸入信號選擇 5L	CN1-19引腳能夠有任意輸入信號。																																																																																
	_ _ x x	位置控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	03h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
	x x _ _	速度控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	07h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
PD12 *DI5H 輸入信號選擇 5H	CN1-19引腳能夠有任意輸入信號。																																																																																
	_ _ x x	轉矩控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	07h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
	_ x _ _	廠商設定用	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
PD13 *DI6L 輸入信號選擇 6L	CN1-41引腳能夠有任意輸入信號。																																																																																
	_ _ x x	位置控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	06h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											
	x x _ _	速度控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	08h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>																																																																											

## 5. 參數

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PD14 *DI6H 輸入信號選擇 6H	CN1-41引	腳能夠有任意輸入信號。				
	_ _ x x	轉矩控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	08h			<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h			
PD17 *DI8L 輸入信號選擇 8L	CN1-43引	腳能夠有任意輸入信號。				
	_ _ x x	位置控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	0Ah	<input type="checkbox"/>		
	x x _ _	速度控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	0Ah		<input type="checkbox"/>	
PD18 *DI8H 輸 入軟元件選擇 8H	CN1-43引	腳能夠有任意輸入信號。				
	_ _ x x	轉矩控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	00h			<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h			
PD19 *DI9L 輸入信號選擇 9L	CN1-44引	腳能夠有任意輸入信號。				
	_ _ x x	位置控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	0Bh	<input type="checkbox"/>		
	x x _ _	速度控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	0Bh		<input type="checkbox"/>	
PD20 *DI9H 輸入信號選擇 9H	CN1-44引	腳能夠有任意輸入信號。				
	_ _ x x	轉矩控制模式 軟元件選擇 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD03] 的表5.9。	00h			<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h			
PD24 *D02 輸出信號選擇2	_ _ x x	信號選擇 CN1-23引腳能夠有任意輸出信號。 有關設置值的內容，請參照表5.10。	0Ch	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h			
	x _ _ _		0h			
表5.10		擇的輸出信號				
設置		輸出軟元件 (注)				
值	P	S	T			
00	始終關閉	始終關閉	始終關閉			
02	RD	RD	RD			
03	ALM	ALM	ALM			
04	INP	SA	始終關閉			
05	MBR	MBR	MBR			
07	TLC	TLC	VLC			
08	WNG	WNG	WNG			
0A	始終關閉	SA	始終關閉			
0B	始終關閉	始終關閉	VLC			
0C	ZSP	ZSP	ZSP			
0D	MTTR	MTTR	MTTR			
0F	CDPS	始終關閉	始終關閉			
			轉矩控制模式			



## 5. 參數

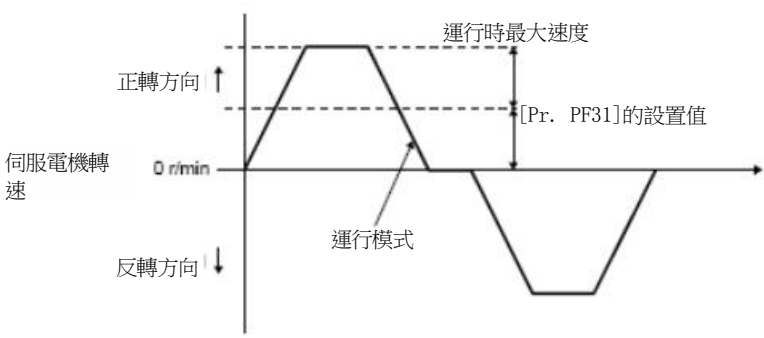
編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	S	T
PD25 *D03 輸出信號選擇3	_ _ x x	信號選擇 CN1-24引腳能夠有任意輸出信號。 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD24] 的表5.10。	04h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	/	/	/
	x _ _ _		0h	/	/	/
PD28 *D06 輸出信號選擇6	_ _ x x	信號選擇 CN1-49引腳能夠有任意輸出信號。 有關設置值的內容，請參照 [Pr. PD24] 的表5.10。	02h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	/	/	/
	x _ _ _		0h	/	/	/
PD29 *DIF 輸入篩選器設置	選擇輸入信號用的篩檢程式。					
	_ _ _ x	輸入信號篩檢程式選擇 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。 0: 無 1: 0.888 [ms] 2: 1.777 [ms] 3: 2.666 [ms] 4: 3.555 [ms]	4h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ _ x _	RES (復位) 專用濾波器選擇 0: 無效 1: 有效 (50 [ms])	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	CR (清除) 專用濾波器選擇 0: 無效 1: 有效 (50 [ms])	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PD30 *DOP1 功能選擇D-1	x _ _ _	廠商設定用	0h	/	/	/
	_ _ _ x	LSP (正轉極限) 以及LSN (反轉極限) 關閉時的停止方法選擇 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。 0: 緊急停止 1: 緩慢停止	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	/
	_ _ x _	RES (重定) 開啟時基座電路的狀態選擇 0: 基本電路切斷 1: 基本電路不斷開	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	_ x _ _	廠商設定用	0h	/	/	/
PD32 *DOP3 功能選擇D-3	x _ _ _		0h	/	/	/
	_ _ _ x	CR (清除) 選擇 對CR (清除) 進行設置。 0: ON啟動時，消除滯留脈衝。 1: 沒有開啟期間，消除滯留脈衝。	0h	<input type="checkbox"/>	/	/
	_ _ x _	廠商設定用	0h	/	/	/
	_ x _ _		0h	/	/	/
	x _ _ _		0h	/	/	/



## 5. 參數

### 5.2.6 擴展設置3參數 ([Pr. PF\_ \_])

回目錄

編號/略稱/名稱	設定位	功能	初始值 [單位]	控制模式		
				P	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，驅動記錄器功能無效。  設置範圍: -1 ~ 32767	0 [s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF23 OSCL1 震動 ToughDrive振盪 檢測水準		當震動Tough Drive有效時，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 [%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF24 *OSCL2 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	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ _ x _	廠商設定用	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 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“無效 ( 0 _ )”時，此參數設置值無效。  設置範圍: 30 ~ 200	200 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
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。   設置範圍: 0 ~ 容許旋轉速度	0 [r/Min]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>