

7. パラメータ

パラメータは、原点復帰、軸、PG、その他、特殊の6項目から構成されています。
各項目は、対応するアクチュエータにより適切な値を設定して出荷しております。
お客様にて変更される場合は、パソコンソフト（XA-PA4）、またはジョグボックス（XA-JB）が必要となります。

■ ■ 7.1 パラメータの内容 ■ ■

7.1.1 原点復帰パラメータ

No.	名称	内 容	初期値			
			1 軸	2 軸	3 軸	4 軸
1	OFFSET	原点復帰のオフセット移動パルス数	*	*	*	*
2	PUSH	原点復帰押し込み量（旧タイプ用：未使用）				
3	VEL	原点復帰の戻り速度	*	*	*	*
4	OFSVEL	原点復帰のオフセット移動速度	*	*	*	*
5	PUSHVEL	原点復帰押し込み速度（旧タイプ用：未使用）				
6	SEQ	原点復帰順序の設定 値の小さい軸から原点復帰を行いません。 同じ値の場合は、同時に原点復帰します。 設定値は1～4です。	1	1	1	1

*印の値は、アクチュエータのタイプによって異なります。

各タイプの設定値は **7.2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

7. 1. 2 軸パラメータ

No.	名称	内 容	初期値			
			1 軸	2 軸	3 軸	4 軸
1	STROKE	ストローク長の設定 (mm)	*	*	*	*
2	LEAD	ネジリードの設定 (mm)	*	*	*	*
3	PULSE	ネジ一回転当たりのパルス数を設定	*	*	*	*
4	JOG VEL	JOG 早送り速度の設定 (mm/sec)	20	20	20	20
5	AutoDrive	電源投入時、非常停止時、アラーム 2 発生時の、モータの励磁状態を設定 0 : 励磁 ON 1 : 励磁 OFF	0	0	0	0
6	TYPE	原点復帰の仕様を設定 0 : 標準 (1、2、3 は特殊対応用)	0	0	0	0

*印の値は、アクチュエータのタイプによって異なります。

各タイプの設定値は **7. 2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

7. 1. 3 PGパラメータ

No.	名称	内 容	初期値			
			1 軸	2 軸	3 軸	4 軸
1	FUNCTION	エンコーダ機能選択 0 : エンコーダ機能なし (オープンループ) 1 : エンコーダ機能あり (セミクロスドループ)	*1	*1	*1	*1
2	ALM	偏差アラームパルス数を設定 設定値は 5~65535 です。 動作指令値と現在位置を比較し、その差が 設定値以内の時は位置補正を行い、設定値 以上になった時にアラームとなります。	8	8	8	8

*1 標準アクチュエータを使用の場合 : 0

エンコーダ付きアクチュエータ (-E) を使用の場合 : 1

7. 1. 4 その他パラメータ

No.	名称	内 容	初期値			
			1 軸	2 軸	3 軸	4 軸
1	IN-P WID	位置決め完了幅を設定 エンコーダ機能ありの場合、指令値と現在位置の差が、設定値以内の時は位置補正を行いません。	4	4	4	4
2	HOLD TIME	押付け停止判定時間を設定 (msec)	250	250	250	250

7. 1. 5 特殊パラメータ

特殊パラメータには、システム的な項目が含まれていますので、初期値から変更しないでください。

No.	名称	内 容	初期値			
			1 軸	2 軸	3 軸	4 軸
1	AUTO PRG	電源投入時、指定 PRG No. の自動開始 0 : 無効	0			
2	AXIS	コントローラを設定 1 : 2 : XA-AC 2 3 : XA-AC 3 4 : XA-AC 4	*			
3	PG TIMER	PGチェックタイマー	125	125	125	125
4	LS TIMER	LSチェックタイマー	1	1	1	1
5	SOFT LIMIT	(現在未使用)	-	-	-	-
6	EMG LOGIC	非常停止論理 0 : b接点 1 : a接点 注 1	0			
7	ALM CLEAR	(現在未使用)	-			
8	PPUT Write	プログラム 軸データ代入<PPUT>時に Flash Memory への書き込み有効/無効を設定 0 : 無効 1 : 有効	0			

注 1) 非常停止論理 a 接点の場合も外部入出力ケーブルの+24V と 0V は接続してください。
接続されていない場合、入力信号が全て ON 状態となりますので注意してください。

7.2 アクチュエータ別パラメータ表

名称	内 容	20L	E35L	28L	28H	35L	35H	42L	42H	42D	50L	50H	42R
OFFSET	原点復帰 オフセットパルス数	300	400	150	50	225	75	300	75	35	150	50	45
VEL	原点復帰 戻り速度	15	15	15	15	15	15	15	15	15	15	15	60
OFSVEL	原点復帰 オフセット移動速度	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	8	45
STROKE	ストローク長	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2
LEAD	ネジリード	2	2	2	6	2	6	2	8	8	4	12	36
PULSE	モーター回転当たり のパルス数	400	400	400	400	400	400	400	400	192	400	400	400

*2) ストロークによって異なります。下表を参照ください。

計算方法：設定値＝ストローク(mm) × 400 / ネジリード

単位 パルス

ストローク (mm)	20L	E35L	28L	28H	35L	35H	42L	42H	42D	50L	50H	42R
25	5000	/	5000	1667	/	/	/	/	/	/	/	/
50	10000	10000	10000	3334	10000	3334	10000	2500	1200	/	/	/
75	/	/	15000	5000	15000	5000	/	/	/	/	/	/
100	/	/	20000	6667	20000	6667	20000	5000	2400	10000	3334	/
125	/	/	/	/	25000	8334	/	/	/	/	/	/
150	/	/	/	/	30000	10000	30000	7500	3600	/	/	/
200	/	/	/	/	40000	13334	40000	10000	4800	20000	6667	/
250	/	/	/	/	50000	16667	50000	12500	6000	/	/	/
300	/	/	/	/	60000	20000	60000	15000	7200	30000	10000	3334
350	/	/	/	/	/	/	70000	17500	8400	/	/	/
400	/	/	/	/	/	/	80000	20000	9600	40000	13334	/
500	/	/	/	/	/	/	/	/	/	50000	16667	/
600	/	/	/	/	/	/	/	/	/	60000	20000	/