

6. パラメータ

パラメータは、原点復帰、軸、PG、特殊の5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-PB4）が必要となります。

■ ■ 6.1 パラメータの内容 ■ ■

6.1.1 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ないます。 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 **6.2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

6. 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) *2	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

*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 **6. 2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

6. 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 (セミクローズドループ)	*3	*3	*3	*3
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

*3 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

6. 1. 4 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	AXIS	コントローラを設定 1 : XA-B 1 2 : XA-B 2 3 : XA-B 3 4 : XA-B 4	*			
2	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
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	EMG LOGIC	非常停止論理 0 : b 接点 1 : a 接点 注 1	0			
6	全軸移動なし エラー	アラーム 全軸移動なしエラーの 有効／無効を設定 0 : 無効 1 : 有効	0			
7	原点復帰未完時 エラー	アラーム 原点復帰未完時エラーの 有効／無効を設定 0 : 無効 1 : 有効	0			
8	OUT MODE	出力モードを選択 0 : 位置出力モード 1 : 汎用出力モード	0			
9	AUTO HOME	電源投入時、原点復帰自動開始の 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。

■ ■ 6.2 アクチュエータ別パラメータ表 ■ ■

名称	内 容	E35L	28L	28H	35L	35H	42L	42H	50L	50H
OFFSET	原点復帰 オフセットパルス数	400	150	50	225	75	300	75	150	50
VEL	原点復帰 戻り速度	15	15	15	15	15	15	15	15	15
OFSVEL	原点復帰 オフセット移動速度	8	8	8	8	8	8	8	8	8
STROKE	ストローク長	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2
LEAD	ネジリード	2	2	6	2	6	2	8	4	12
PULSE	モーター回転当たり のパルス数	400	400	400	400	400	400	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)	E35L	28L	28H	35L	35H	42L	42H	50L	50H
25		5000	1667						
50	10000	10000	3334	10000	3334	10000	2500		
75		15000	5000	15000	5000				
100		20000	6667	20000	6667	20000	5000	10000	3334
125				25000	8334				
150				30000	10000	30000	7500		
200				40000	13334	40000	10000	20000	6667
250				50000	16667	50000	12500		
300				60000	20000	60000	15000	30000	10000
350						70000	17500		
400						80000	20000	40000	13334
500								50000	16667
600								60000	20000