

8. 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-P4）またはジョグボックス（XA-JB）が必要となります。

8.1 パラメータの内容

8.1.1 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	原点復帰の押し込みパルス数	*	*	*	*
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	原点復帰の押し込み速度	*	*	*	*
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 **8.2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

8.1.2 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	*	*	*	*
2	LEAD	ネジリードの設定	*	*	*	*
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 設定範囲 1~30	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：押付け方式 1：LS 方式 (2、3、4 は特殊対応)	-	-	-	-
7	ACTUATOR	アクチュエータの種類を設定	-	-	-	-

*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 **8.2 アクチュエータ別パラメータ表** を参照ください。

8.1.3 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 1：偏差アラーム検出のみ 2：偏差アラーム検出 + 位置補正動作	*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。	5	5	5	5

*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：2

8.1.4 その他パラメータ

No.	名称	内 容	初期値
1	HOME OUT	原点復帰後の OUT 出力を設定 0：出力なし 1：OUT1 ON 2：OUT2 ON 3：OUT1、OUT2 両方 ON	0
2	ALM CODE	アラーム時に、位置 No. 出力にアラーム コードを出力する / しないを設定 0：出力しない 1：出力する	0
3	GRP ENABLE	グループ機能の有効 / 無効の設定 0：無効 1：有効	1
4	SM TIMEOUT	SM 入力条件タイムアウトエラー 0：無効 1：有効	0
5	SM TIMER	SM 入力条件タイムアウト用タイマー 設定値は 1～255 です。 1：1 秒	10

8.1.5 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	AXIS	有効軸を設定。 有効軸は以下の組み合わせで設定します。 1：1 軸目有効 2：2 軸目有効 4：3 軸目有効 8：4 軸目有効	15
2	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
3	PG TIMER	PG チェックタイマー	125
4	LS TIMER	LS チェックタイマー	0
5	SOFT LIMIT	ストローク長の有効 / 無効を設定 0：無効 1：有効	1
6	MO ENABLE	原点復帰時、MO 信号読み取りの有効 / 無効を設定 0：無効 1：有効	1
7	STOP/PAUSE	外部入力：STOP 信号の用途を設定。 0：STOP 1：PAUSE	0

8.2 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
OFFSET	原点復帰 ワレットパルス数	300	400	150	50	225	75	300	75	35
PUSH	原点復帰 押し込みパルス数	255	255	255	85	255	85	255	65	50
VEL	原点復帰 戻り速度	10	10	10	3	10	3	10	9	5
OFSVEL	原点復帰 ワレット移動速度	10	10	10	3	10	3	10	2	2
PUSHVEL	原点復帰 押し込み速度	4	4	4	1	4	1	4	1	1
STROKE	ストローク長	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2	*2
LEAD	ネジリード	2	2	2	6	2	6	2	8	8
PULSE	モーター回転当たりの パルス数	400	400	400	400	400	400	400	400	192

*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
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
125	/	/	/	/	25000	8334	/	/	/
150	/	/	/	/	30000	10000	30000	7500	3600
200	/	/	/	/	40000	13334	40000	10000	4800
250	/	/	/	/	50000	16667	50000	12500	6000
300	/	/	/	/	60000	20000	60000	15000	7200
350	/	/	/	/	/	/	70000	17500	8400
400	/	/	/	/	/	/	80000	20000	9600