

8. パラメータ

パラメータは、原点復帰、軸、P G、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-PDT）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			
			X 軸	Y 軸	Z 軸	S 軸
1	OFFSET	原点復帰のオフセット移動パルス数	*	*	*	*
2	PUSH	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	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

(注) 4 軸用の設定は拡張用の予備設定です。

*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			
			X 軸	Y 軸	Z 軸	S 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	1	1	1	1
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

(注) 4軸用の設定は拡張用の予備設定です

*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			
			X 軸	Y 軸	Z 軸	S 軸
1	FUNCTION	エンコーダ機能選択 0：エンコーダ機能なし (オフソループ) 1：エンコーダ機能あり (標準)	*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

(注) 4軸用の設定は拡張用の予備設定です

*1 XA-DTを通常通り使用する場合：1

エンコーダ機能を使用しない場合：0

8. 1. 4 その他パラメータ

No.	名称	内 容	初期値			
			X 軸	Y 軸	Z 軸	S 軸
1	IN-P WID	位置決め完了幅の設定（単位はパルス） 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	押付け停止の判定時間を設定（ msec ）	250	250	250	250

（注） 4 軸用の設定は拡張用の予備設定です

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			
			X 軸	Y 軸	Z 軸	S 軸
1	AUTO PRG	電源投入時、指定 PRG No. の自動開始 0：無効 1～25：自動開始する PRG No.	0			
2	AXIS	コントローラを設定 1：(1 軸用予備) 2：XA-DT2C(2 軸) 3：XA-DT3C(3 軸) 4：(4 軸用予備)	*			
3	PG TIMER	P G チェックタイマー	125	125	125	125
4	LS TIMER	L S チェックタイマー	1	1	1	1
5	SOFT LIMIT	(現在未使用)	-	-	-	-
6	ALM CLEAR	(現在未使用)	-			
7	PPUT Write	プログラム 軸データ代入<PPUT>時に EEPROM への書き込み有効/無効を設定 0：無効 1：有効	0			

（注） 4 軸用の設定は拡張用の予備設定です

■ ■ 8.2 アクチュエータ別パラメータ表 ■ ■

名称	内 容	タイプ	
		L	H
OFFSET	原点復帰 オフセットパルス数	300	75
VEL	原点復帰 戻り速度	15	15
OFSVEL	原点復帰 オフセット移動速度	8	8
STROKE	ストローク長	*2	*2
LEAD	ネジリード	2	8
PULSE	モーター回転当たり のパルス数	400	400

*2) ストロークによって異なるため、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)	タイプ	
	L	H
50	10,000	2,500
100	20,000	5,000
150	30,000	7,500
200	40,000	10,000
300	60,000	15,000
400	80,000	20,000