

文書番号	: SX-DSV03181
改訂番号	: R9.0
発行日	: 2024 年 7 月 1 日
発行区分	: <input type="checkbox"/> 新規 <input checked="" type="checkbox"/> 変更

# TECHNICAL REFERENCE

## 技術資料

### - 基本機能仕様編 -

品名 : AC サーボアンプ  
シリーズ名 : MINAS A6NL シリーズ  
型式・品番 : RTEX 通信, リニア/DD タイプ/VCM

パナソニック インダストリー株式会社  
産業デバイス事業部 モーションコントロールビジネスユニット  
〒 574-0044 大阪府大東市諸福 7-1-1

ご不明な点がございましたらご購入先(営業所・代理店)へお問い合わせください

## REVISIONS

## 技術資料変更経歴書

Date 提出年月日	Page 変更箇所 変更図番	Sym 改定 符号	REVISION 変更理由・変更内容	Signed 記印
2017/7/10	-	1.0	新規作成	-
2018/5/28	P1, P3	2.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.22 → Ver1.23 CPU2 Ver1.22 → Ver1.23	-
	P1, P7, P9, P18, P22, P36, P45, P50, P137, P155～P161, P163, P164, P174, P175, P211, P220～P222		1) 機能追加 「退避動作機能」	
	P3, P50, P93, P98, P176		2) 機能追加 「2 自由度制御時のトルク制御」	
	P137, P203		3) 機能変更 「Pr5.09(主電源オフ検出時間)設定範囲の拡張」	
	P168, P176		4) 機能変更 「原点復帰コマンドキャンセル時のアラーム変更」	
	全体		・誤記訂正	
2018/10/26	P1, P3	3.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.23 → Ver1.24 CPU2 Ver1.23 → Ver1.24	-
	P3, P181, P190, P217		1) 機能変更 「原点復帰コマンドの機能拡張」	
	P3, P9, P75		2) 機能変更 「磁極位置復元方式の機能拡張」	
	P5		3) 追記 G 枠、H 枠に関する説明を追記	
	P9～P12		4) 追記 MINAS-A5N シリーズとの主な差異についての 基本機能編記述を通信編から移動	
	全体		・誤記訂正	
2019/6/7	P1, P3	4.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.24 → Ver1.25 CPU2 Ver1.24 → Ver1.25	-
	P11, P160～P168, P170, P171, P180, P181, P182, P218, P229		1) 機能変更 「退避動作の機能拡張」	
	P154, P155, P209, P219, P227		2) 機能変更 「位置コンペア機能の機能拡張」	
	全体		・誤記訂正 ・社名変更	
2019/7/16	全体	5.0	・誤記訂正	-
2020/1/8	P1, P3	6.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.25 → Ver1.26 CPU2 Ver1.25 → Ver1.26	-
	P2, P8, P9, P17, P60～P65, P68, P70, P74, P75, P78, P79, P139, P180, P231		1) 機能追加 「ボイスコイルモータ (VCM) 対応」	
	全体		・誤記訂正	

(注) 改訂ページ番号 (Page) は各改訂発行時のものとなります。

## REVISIONS

## 技術資料変更経歴書

Date 提出年月日	Page 変更箇所 変更図番	Sym 改定 符号	REVISION 変更理由・変更内容	Signed 記印
2020/3/27	P5	6.1	・誤記訂正	-
2021/5/17	P1, P3, P9-P12	7.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.26 → Ver1.27 CPU2 Ver1.26 → Ver1.27	-
	P4, P5, P26, P33, P34, P37, P38, P58, P145, P157, P166, P176, P181, P206, P213, P214, P222, P223, P224		1) 機能追加 「V 枠対応」	
	全体		・社名変更 ・誤記訂正 ・参考仕様書名変更	
2022/4/1	全体	7.1	・社名変更 ・表紙フォーマット変更	-
2023/8/1	P1, P3, P9-12	8.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.27 → Ver1.28 CPU2 Ver1.27 → Ver1.28	-
	P3, P12, P190 P192, P217, P224		1) 機能変更 「位置偏差過大警告」	
	P230, P232		・追加 Pr7.41 bit5, Pr7.114 を追加 (メーカー使用)	
	P219, P221		・追加 Pr5.96, Pr5.97, Pr6.25, Pr6.26 を追加 (メーカー使用)	
	P219, P224, P226		・追加 Pr5.102, Pr6.97 bit6, Pr7.18 を追加 (メーカー使用)	
	P220, P224		・追加 Pr6.03, Pr6.97 bit24-26 を追加 (メーカー使用) P6.105 を追加	
	P208		・追加 Pr0.21 を追加 (メーカー使用)	
	P11, P175, P188		・追加 Err98.5 を追加	
	全体		・誤記訂正	
2024/7/1	P1, P4, P11-14	9.0	・ソフトバージョンアップ CPU1 Ver1.28 → Ver1.29 CPU2 Ver1.28 → Ver1.29	-
	P181		1) 機能変更 「プロファイル原点復帰機能拡張」	
	P5		・追記 ソフトウェアに関するお知らせを追記	

(注) 改訂ページ番号 (Page) は各改訂発行時のものとなります。

## 目次

<b>1. はじめに</b> .....	<b>1</b>
1-1 基本仕様.....	7
1-2 機能（位置制御）.....	8
1-3 機能（速度制御）.....	8
1-4 機能（トルク制御）.....	9
1-5 機能（共通）.....	9
1-6 組合せモータ仕様（参考）.....	10
1-7 MINAS-A5NL/A6Nシリーズとの主な差異について.....	11
<b>2. インターフェイス仕様</b> .....	<b>16</b>
2-1 I/Oコネクタ 入力信号.....	16
2-2 I/Oコネクタ 出力信号.....	18
2-3 I/Oコネクタ その他信号.....	21
2-3-1 フィードバックスケール出力信号／位置コンペア出力信号.....	21
2-3-2 その他.....	21
2-4 入出力信号割り付け機能.....	22
2-4-1 入力信号の割り付け.....	22
2-4-2 出力信号の割り付け.....	27
2-5 ネットワークの基本設定.....	30
<b>3. 前面パネル仕様</b> .....	<b>34</b>
3-1 前面パネル構成.....	34
3-2 7セグメントLED及びALMとSRVON LED.....	35
3-2-1 7セグメントLED.....	35
3-2-2 ALM LEDとSRVON LED.....	38
3-3 ネットワークステータスLED.....	39
3-4 モニタ信号出力機能.....	40
<b>4. 基本機能</b> .....	<b>43</b>
4-1 動作方向の設定.....	43
4-2 位置制御.....	44
4-2-1 指令入力処理.....	44
4-2-2 電子ギア機能.....	45
4-2-3 位置指令フィルタ機能.....	46
4-2-4 位置決め完了出力（INP／INP2）機能.....	48
4-2-5 パルス再生機能.....	50
4-3 速度制御.....	53
4-3-1 速度到達出力（AT-SPEED）.....	54
4-3-2 速度一致出力（V-COIN）.....	55
4-3-3 速度指令加減速設定機能.....	56
4-4 トルク制御.....	58
4-4-1 速度制限機能.....	59
4-5 回生抵抗設定.....	60
4-6 アブソリュート設定.....	61
4-6-1 フィードバックスケール.....	61
4-6-1-1 アブソリュートシステム構成.....	62
4-7 リニアモータ／フィードバックスケール設定.....	63
4-7-1 リニアモータ／フィードバックスケール仕様に応じたパラメータの設定.....	64
4-7-1-1 直線型（リニア）モータの場合.....	64
4-7-1-2 回転型（ロータリ）モータの場合.....	66
4-7-1-3 直線型（VCM）モータの場合.....	67
4-7-1-4 フィードバックスケールタイプの設定.....	68
4-7-1-5 フィードバックスケールの方向手動設定.....	70

4-7-2	電流ゲインの設定 .....	71
4-7-3	磁極位置検出方式設定 .....	73
4-7-3-1	CS信号方式 .....	73
4-7-3-2	磁極位置推定方式 .....	77
4-7-3-3	磁極位置復元方式 .....	81
4-7-4	ツールを使用したリニアモータ自動設定 .....	82
<b>5.</b>	<b>ゲイン調整／振動抑制機能 .....</b>	<b>85</b>
5-1	自動調整機能 .....	85
5-1-1	リアルタイムオートチューニング .....	86
5-1-2	適応フィルタ .....	94
5-1-3	リアルタイムオートチューニング（2自由度制御モード 標準タイプ） .....	97
5-2	マニュアル調整機能 .....	105
5-2-1	位置制御モードのブロック図 .....	106
5-2-2	速度制御モードのブロック図 .....	107
5-2-3	トルク制御モードのブロック図 .....	108
5-2-4	ゲイン切替機能 .....	109
5-2-5	ノッチフィルタ .....	115
5-2-6	制振制御 .....	117
5-2-7	モデル型制振フィルタ .....	121
5-2-8	フィードフォワード機能 .....	124
5-2-9	負荷変動抑制機能 .....	126
5-2-10	第3ゲイン切替機能 .....	129
5-2-11	摩擦トルク補償 .....	130
5-2-12	2段トルクフィルタ .....	132
5-2-13	象限突起抑制機能 .....	133
5-2-14	2自由度制御モード（位置制御時） .....	134
5-2-15	2自由度制御モード（速度制御時） .....	137
<b>6.</b>	<b>応用機能 .....</b>	<b>139</b>
6-1	トルクリミット切替機能 .....	139
6-2	モータ可動範囲設定機能 .....	141
6-3	各種シーケンス動作設定 .....	144
6-3-1	駆動禁止入力（POT、NOT）時シーケンス .....	144
6-3-2	サーボオフ時シーケンス .....	146
6-3-3	主電源オフ時シーケンス .....	147
6-3-4	アラーム時シーケンス .....	149
6-3-5	アラーム発生時の即時停止動作について .....	150
6-3-6	アラーム発生時の落下防止機能について .....	152
6-3-7	Slow Stop機能 .....	153
6-4	トルク飽和保護機能 .....	157
6-5	位置コンペア出力機能 .....	158
6-6	劣化診断警告機能 .....	163
6-7	退避動作機能 .....	166
<b>7.</b>	<b>保護機能／警告機能 .....</b>	<b>175</b>
7-1	保護機能一覧 .....	175
7-2	保護機能詳細 .....	178
7-3	警告機能 .....	192
7-4	ゲイン調整前の保護機能設定について .....	197
7-5	Z相を用いた原点復帰における保護機能設定について .....	200
<b>8.</b>	<b>セーフティ機能 .....</b>	<b>202</b>
8-1	セーフトルクオフ（STO）機能概要 .....	202
8-2	入出力信号仕様 .....	203
8-2-1	セーフティ入力信号 .....	203
8-2-2	外部デバイスモニタ（EDM）出力信号 .....	204

8-3	機能詳細	205
8-3-1	「STO状態」への動作タイミング図	205
8-3-2	「STO状態」からの復帰タイミング図	206
8-4	接続例	207
8-4-1	セーフティコントローラとの接続例	207
8-4-2	複数軸使用時の接続例	208
8-5	安全上のご注意	209
9	その他	210
9-1	パラメーター一覧	210
9-1-1	分類0：基本設定	210
9-1-2	分類1：ゲイン調整	211
9-1-3	分類2：振動抑制機能	213
9-1-4	分類3：速度・トルク制御／スケール	215
9-1-5	分類4：I/Oモニタ設定	216
9-1-6	分類5：拡張設定	218
9-1-7	分類6：特殊設定	222
9-1-8	分類7：特殊設定2	227
9-1-9	分類8：特殊設定3	235
9-1-10	分類9：リニア関係	237
9-1-11	分類15：メーカ使用	239
9-2	タイミングチャート	240
9-2-1	電源投入後の動作タイミング図：磁極位置推定有効時 (Pr9.20=2)	240
9-2-2	電源投入後の動作タイミング図：磁極位置推定無効時 (Pr9.20=0, 1, 3)	242
9-2-3	モータ停止（サーボロック）時のサーボオン／オフ動作タイミング図	243
9-2-4	モータ回転時のサーボオン／オフ動作タイミング図	244
9-2-5	異常（アラーム）発生時（サーボオン指令状態）動作タイミング図（DB減速、フリー減速動作）	245
9-2-6	異常（アラーム）発生時（サーボオン指令状態）動作タイミング図（即時停止動作）	246
9-2-7	アラームクリア時（サーボオン指令状態）動作タイミング図	247

## 1. はじめに

本資料は、サーボアンプ MINAS-A6NL シリーズの機能について説明するものです。

〈MINAS-A6NL シリーズ 機能比較〉

○：使用可 ×：使用不可

機能		製品	[A6NL] リニア/DD/VCM 駆動 (標準タイプ) 品番末尾：L	[A6NM] リニア/DD/VCM 駆動 (多機能タイプ) 品番末尾：M
			CPU1:Ver1.29 CPU2:Ver1.29	CPU1:Ver1.29 CPU2:Ver1.29
制御 モード	位置制御 (CP)		○	○
	位置制御 (PP)		○	○
	速度制御 (CV)		○	○
	トルク制御 (CT)		○	○
機能	2自由度制御 (位置)		○	○
	2自由度制御 (速度)		○	○
	セーフティ機能		×	○
	制振制御		○	○
	モデル型制振フィルタ		○	○
	フィードフォワード機能		○	○
	負荷変動抑制制御		○	○
	第3ゲイン切替機能		○	○
	摩擦トルク補償		○	○
	象限突起抑制機能		○	○
	トルクリミット切替機能		○	○
	モータ可動範囲設定機能		○	○
	トルク飽和保護機能		○	○
	Slow Stop機能		○	○
	劣化診断警告機能		○	○
	位置コンペア出力機能		○	○
	停止機能付きラッチモード		×	×
	退避動作機能		○	○

・ [A6NM] は、本資料記載の全ての機能が使用できます。

・ [A6NL] は、一部使用できない機能があります。

詳細は、本資料の該当箇所に「[A6NL]では使用できない」旨の記載がありますのでご確認ください。

〈対応モータタイプ〉

本シリーズは、リニアモータ、DD（ダイレクトドライブ）モータおよびVCM（ボイスコイルモータ）の駆動に対応しています。

モータタイプ	リニアモータ/VCM（ボイスコイルモータ）	DD（ダイレクトドライブ）モータ
本資料上の区分	直線型（リニア）/直線型（VCM）	回転型（ロータリ）
関連用語	質量（単位：kg）	イナーシャ（単位：kgm <sup>2</sup> ）
	推力（単位：N）	トルク（単位：Nm）
	mm/s	r/min
	動作	回転

本資料上の用語の記載は「回転型（ロータリ）」を基本としています。

「直線型（リニア）」、「直線型（VCM）」を使用する場合は、上記表のように読み替えてください。

〈ソフトウェアバージョン〉

本資料は、下表のソフトウェアバージョンのサーボアンプに適用します。

※ソフトウェアバージョンはセットアップ支援ソフト（PANATERM）、または、RTEX 通信コマンドで確認してください。

ソフトウェアバージョン	機能変更内容	対応 PANATERM										
CPU1 Ver1.21 CPU2 Ver1.21	初版	6.0.1.5 以降										
CPU1 Ver1.22 CPU2 Ver1.22	機能拡張版 1 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) 製造番号の表示機能の範囲拡張</td><td>RTEX 通信仕様編 6-4-1</td></tr><tr><td>2) 実位置セット/指令位置セットの範囲拡張</td><td>RTEX 通信仕様編 6-5, 6-5-3</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) 製造番号の表示機能の範囲拡張	RTEX 通信仕様編 6-4-1	2) 実位置セット/指令位置セットの範囲拡張	RTEX 通信仕様編 6-5, 6-5-3	6.0.1.6 以降				
追加機能	関連項目											
1) 製造番号の表示機能の範囲拡張	RTEX 通信仕様編 6-4-1											
2) 実位置セット/指令位置セットの範囲拡張	RTEX 通信仕様編 6-5, 6-5-3											
CPU1 Ver1.23 CPU2 Ver1.23	機能拡張版 2 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) 退避動作機能</td><td>本資料 1, 1-5, 2-1, 2-4-1, 2-4-2, 4-2, 4-3, 4-4, 6-3-3, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1, 2-6, 4-2, 4-2-3, 4-3, 4-3-3, 4-3-4, 6-9-5, 6-10-2, 7-6-3, 8-1-5</td></tr><tr><td>2) 2 自由度制御時のトルク制御</td><td>本資料 1, 4-4, 5-1-3, 5-2-3, 7-2 RTEX 通信仕様編 1-1, 8-1-11</td></tr><tr><td>3) Pr5.09 (主電源オフ検出時間) の設定範囲の拡張</td><td>本資料 6-3-3, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1</td></tr><tr><td>4) 原点復帰コマンドキャンセル時のアラーム変更</td><td>本資料 7-2 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 8-1, 8-1-12</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) 退避動作機能	本資料 1, 1-5, 2-1, 2-4-1, 2-4-2, 4-2, 4-3, 4-4, 6-3-3, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1, 2-6, 4-2, 4-2-3, 4-3, 4-3-3, 4-3-4, 6-9-5, 6-10-2, 7-6-3, 8-1-5	2) 2 自由度制御時のトルク制御	本資料 1, 4-4, 5-1-3, 5-2-3, 7-2 RTEX 通信仕様編 1-1, 8-1-11	3) Pr5.09 (主電源オフ検出時間) の設定範囲の拡張	本資料 6-3-3, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1	4) 原点復帰コマンドキャンセル時のアラーム変更	本資料 7-2 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 8-1, 8-1-12	6.0.1.11 以降
追加機能	関連項目											
1) 退避動作機能	本資料 1, 1-5, 2-1, 2-4-1, 2-4-2, 4-2, 4-3, 4-4, 6-3-3, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1, 2-6, 4-2, 4-2-3, 4-3, 4-3-3, 4-3-4, 6-9-5, 6-10-2, 7-6-3, 8-1-5											
2) 2 自由度制御時のトルク制御	本資料 1, 4-4, 5-1-3, 5-2-3, 7-2 RTEX 通信仕様編 1-1, 8-1-11											
3) Pr5.09 (主電源オフ検出時間) の設定範囲の拡張	本資料 6-3-3, 9-1 RTEX 通信仕様編 1-1											
4) 原点復帰コマンドキャンセル時のアラーム変更	本資料 7-2 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 8-1, 8-1-12											



ソフトウェア バージョン	機能変更内容	対応 PANATERM						
CPU1 Ver1.24 CPU2 Ver1.24	機能拡張版 3 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) 原点復帰コマンドの機能拡張 (アプソモードでの原点復帰対応)</td><td>本資料 7-2, 7-5, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 6-5-3, 6-8-1, 7-2-1, 7-2-2, 7-2-3-1, 7-2-3-2, 7-2-3-3, 7-5-7, 7-5-8, 7-5-9, 7-5-10, 7-5-11</td></tr><tr><td>2) 磁極位置復元方式の機能拡張 (磁極位置推定結果コピー)</td><td>本資料 4-7-3-3</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) 原点復帰コマンドの機能拡張 (アプソモードでの原点復帰対応)	本資料 7-2, 7-5, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 6-5-3, 6-8-1, 7-2-1, 7-2-2, 7-2-3-1, 7-2-3-2, 7-2-3-3, 7-5-7, 7-5-8, 7-5-9, 7-5-10, 7-5-11	2) 磁極位置復元方式の機能拡張 (磁極位置推定結果コピー)	本資料 4-7-3-3	6.0.1.13 以降
追加機能	関連項目							
1) 原点復帰コマンドの機能拡張 (アプソモードでの原点復帰対応)	本資料 7-2, 7-5, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 6-5-1, 6-5-3, 6-8-1, 7-2-1, 7-2-2, 7-2-3-1, 7-2-3-2, 7-2-3-3, 7-5-7, 7-5-8, 7-5-9, 7-5-10, 7-5-11							
2) 磁極位置復元方式の機能拡張 (磁極位置推定結果コピー)	本資料 4-7-3-3							
CPU1 Ver1.25 CPU2 Ver1.25	機能拡張版 4 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) 退避動作仕様拡張</td><td>本資料 1-7, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1-7 9-1-9 RTEX 通信仕様編 2-6, 8-1-5</td></tr><tr><td>2) 位置コンペア出力機能仕様拡張</td><td>本資料 6-5 RTEX 通信仕様編 4-3, 4-3-3</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) 退避動作仕様拡張	本資料 1-7, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1-7 9-1-9 RTEX 通信仕様編 2-6, 8-1-5	2) 位置コンペア出力機能仕様拡張	本資料 6-5 RTEX 通信仕様編 4-3, 4-3-3	6.0.1.17 以降
追加機能	関連項目							
1) 退避動作仕様拡張	本資料 1-7, 6-7, 7-1, 7-2, 9-1-7 9-1-9 RTEX 通信仕様編 2-6, 8-1-5							
2) 位置コンペア出力機能仕様拡張	本資料 6-5 RTEX 通信仕様編 4-3, 4-3-3							
CPU1 Ver1.26 CPU2 Ver1.26	機能拡張版 5 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) ボイスコイルモータ (VCM) 対応</td><td>本資料 1, 1-6, 1-7, 2-2, 4-7, 4-7-1, 4-7-1-3, 4-7-2, 4-7-3, 4-7-4, 6-2, 7-2, 9-1-10 RTEX 通信仕様編 1</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) ボイスコイルモータ (VCM) 対応	本資料 1, 1-6, 1-7, 2-2, 4-7, 4-7-1, 4-7-1-3, 4-7-2, 4-7-3, 4-7-4, 6-2, 7-2, 9-1-10 RTEX 通信仕様編 1	6.0.1.19 以降		
追加機能	関連項目							
1) ボイスコイルモータ (VCM) 対応	本資料 1, 1-6, 1-7, 2-2, 4-7, 4-7-1, 4-7-1-3, 4-7-2, 4-7-3, 4-7-4, 6-2, 7-2, 9-1-10 RTEX 通信仕様編 1							
CPU1 Ver1.27 CPU2 Ver1.27	機能拡張版 6 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) V 枠対応</td><td>本資料 1-1, 2-4-2, 3-1, 3-2-1, 3-2-2, 3-4, 4-5, 6-3-3, 6-5, 6-7, 7-1, 9-1-1, 9-1-5, 9-1-6, 9-1-7, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 2-4, 2-6, 8-1-2, 8-3</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) V 枠対応	本資料 1-1, 2-4-2, 3-1, 3-2-1, 3-2-2, 3-4, 4-5, 6-3-3, 6-5, 6-7, 7-1, 9-1-1, 9-1-5, 9-1-6, 9-1-7, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 2-4, 2-6, 8-1-2, 8-3	6.0.3.0 以降		
追加機能	関連項目							
1) V 枠対応	本資料 1-1, 2-4-2, 3-1, 3-2-1, 3-2-2, 3-4, 4-5, 6-3-3, 6-5, 6-7, 7-1, 9-1-1, 9-1-5, 9-1-6, 9-1-7, 9-1-8 RTEX 通信仕様編 2-4, 2-6, 8-1-2, 8-3							
CPU1 Ver1.28 CPU2 Ver1.28	機能拡張版 1 0 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) 位置偏差過大警告</td><td>本資料 7-3, 9-1-6, 9-1-7 RTEX 通信仕様編 6-6-5</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) 位置偏差過大警告	本資料 7-3, 9-1-6, 9-1-7 RTEX 通信仕様編 6-6-5	6.0.9.0 以降		
追加機能	関連項目							
1) 位置偏差過大警告	本資料 7-3, 9-1-6, 9-1-7 RTEX 通信仕様編 6-6-5							

ソフトウェア バージョン	機能変更内容	対応 PANATERM				
CPU1 Ver1.29 CPU2 Ver1.29	機能拡張版 1 1 <table><tr><th>追加機能</th><th>関連項目</th></tr><tr><td>1) プロファイル原点復帰機能拡張</td><td>本資料 7-2</td></tr></table>	追加機能	関連項目	1) プロファイル原点復帰機能拡張	本資料 7-2	6.0.10.2 以降
追加機能	関連項目					
1) プロファイル原点復帰機能拡張	本資料 7-2					

＜ソフトウェアに関するお知らせ＞

この製品はオープンソースソフトウェア (OSS) を含んでおり、以下のライセンス条件に基づいて利用しています。貴社におかれましても OSS 利用義務が発生する場合がありますので、貴社にて適切なご対応をお願いします。

-- BSD-3-Clause--

Copyright (C) 2013 Texas Instruments Incorporated - <http://www.ti.com/>

Redistribution and use in source and binary forms, with or without modification, are permitted provided that the following conditions are met:

Redistributions of source code must retain the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer.

Redistributions in binary form must reproduce the above copyright notice, this list of conditions and the following disclaimer in the documentation and/or other materials provided with the distribution.

Neither the name of Texas Instruments Incorporated nor the names of its contributors may be used to endorse or promote products derived from this software without specific prior written permission.

THIS SOFTWARE IS PROVIDED BY THE COPYRIGHT HOLDERS AND CONTRIBUTORS "AS IS" AND ANY EXPRESS OR IMPLIED WARRANTIES, INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, THE IMPLIED WARRANTIES OF MERCHANTABILITY AND FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE ARE DISCLAIMED. IN NO EVENT SHALL THE COPYRIGHT OWNER OR CONTRIBUTORS BE LIABLE FOR ANY DIRECT, INDIRECT, INCIDENTAL, SPECIAL, EXEMPLARY, OR CONSEQUENTIAL DAMAGES (INCLUDING, BUT NOT LIMITED TO, PROCUREMENT OF SUBSTITUTE GOODS OR SERVICES; LOSS OF USE, DATA, OR PROFITS; OR BUSINESS INTERRUPTION) HOWEVER CAUSED AND ON ANY THEORY OF LIABILITY, WHETHER IN CONTRACT, STRICT LIABILITY, OR TORT (INCLUDING NEGLIGENCE OR OTHERWISE) ARISING IN ANY WAY OUT OF THE USE OF THIS SOFTWARE, EVEN IF ADVISED OF THE POSSIBILITY OF SUCH DAMAGE.

※新しいソフトウェアバージョンは古いソフトウェアバージョンの上位互換となります。

古いソフトウェアバージョンで使用したパラメータは、そのまま新しいソフトウェアバージョンで使用できます。

また、新しいソフトウェアバージョンで追加したパラメータは、追加機能を無効とした出荷設定値となっており、古いソフトウェアバージョン互換として動作します。

追加機能をご使用になる場合は、本資料の各機能説明に従い、パラメータを設定してください。

#### 〈関連資料〉

SX-DSV03175 : 標準仕様書 (A6NL シリーズ V 枠以外)

SX-DSV03515 : 標準仕様書 (A6NL シリーズ V 枠)

(ハードウェアに関する仕様、安全上のご注意、保証などについて

記載しています。必ずご熟読いただき、内容をご理解した上で本仕様書をご参照ください。)

SX-DSV03211 : 技術資料 (RTEX 通信仕様編)

#### 〈注意事項〉

- (1) 本書の内容の一部または全部を無断転載、複製することは固くお断りします。
- (2) 製品改良のため、本書の内容(仕様・ソフトウェアバージョンなど)につきましては予告なく変更することがあります。
- (3) MINAS-A6NL シリーズでは、2 自由度制御モードを有効にするなど前シリーズ (MINAS-A5NL シリーズ等) から出荷設定値を変更しています。  
前シリーズから MINAS-A6NL シリーズへ置き換える際は、パラメータの再調整が必要になる場合があるためご注意ください。  
MINAS-A6NL シリーズの出荷設定値は標準仕様書を参照ください。
- (4) 出荷値は 2 自由度制御モード有効のため、機能拡張版 1 以前のバージョンでは出荷値設定のままトルク制御モードにすると Err91.1「RTEX コマンド異常保護」が発生するため、ご注意ください。
- (5) MINAS-A5NL/A6N シリーズとの差異については技術資料 RTEX 通信仕様編 1-1 項「MINAS-A5NL/A6N シリーズとの主な差異について」を参照ください。
- (6) MINAS-A6NL シリーズでは、前シリーズ (MINAS-A5NL シリーズ等) と完全な互換動作としない場合があります。  
前シリーズから MINAS-A6NL シリーズに置き換えの際は、必ず評価を行ってください。

## 1-1 基本仕様

項目		内容
制御方式		V 枠以外： I G B T P W M 制御 正弦波駆動方式 V 枠 : MOSFET P W M 制御 正弦波駆動方式
制御モード		位置制御 : プロファイル位置制御 (PP)、サイクリック位置制御 (CP) 速度制御 : サイクリック速度制御 (CV) トルク制御 : サイクリックトルク制御 (CT) ・上記 PP/CP/CV/CT は RTEX 通信コマンドにより切り替え
フィードバックスケール		A/B 相・原点信号差動入力タイプ シリアル通信タイプ (インクリ仕様、アブソリニア仕様、アブソロータリ仕様) *1
磁極位置検出信号		CS 信号 (CS1、CS2、CS3)、または磁極位置推定 (CS 信号不要) ※パラメータにて切替可能
制御信号	入力	割り付け可能 8 点 (パラメータで機能割付)
	出力	V 枠以外 : 割り付け可能 3 点 (パラメータで機能割付) V 枠 : 割り付け可能 2 点 (パラメータで機能割付)、アラーム信号出力 1 点
アナログ信号	出力	2 出力 (アナログモニタ 1、2) ※V 枠では使用できません。
パルス信号	出力	フィードバックスケールパルスを A/B 相信号でラインドライバ出力
通信機能	Realtime Express (略称 RTEX)	リアルタイムな動作指令の伝送、パラメータ設定、状態モニタなどが可能
	U S B	パソコン (セットアップ支援ソフト) を接続してパラメータ設定、状態モニタなどが可能 USB ケーブルによる接続が可能
セーフティ端子		機能安全に対応するための端子 *2
前面パネル		① 7 セグメント L E D 2 桁 *3 ② ネットワークステータス L E D (LINK, COM) ③ ノードアドレス設定用ロータリスイッチ ④ アナログモニタ出力 (アナログモニタ 1、2) *3 ⑤ ALM LED と SRVON LED *4
回 生		A、B、G、H 枠 : 回生抵抗内蔵なし (外付けのみ) C～F 枠 : 回生抵抗内蔵 (外付けも可) V 枠 : 回生抵抗内蔵なし (外付け不可)
ダイナミックブレーキ		内蔵有無については標準仕様書をご参照ください

\*1 対応品番についてはお問い合わせください。

\*2 [A6NM] のみの機能です。[A6NL] では使用できません。

\*3 [V 枠] では、使用できません。

\*4 [V 枠] のみ使用できます。

## 1-2 機能（位置制御）

項目		内容
位置 制 御	制御入力	正方向駆動禁止、負方向駆動禁止、ラッチ信号、原点近傍 など
	制御出力	位置決め完了 など
	位置指令入力	入力形態
		RTEXによるコマンド指令型
	位置指令入力	スムージングフィルタ
		指令入力に対し一次遅れフィルタ、または F I R 型フィルタを選択可
	制振制御	使用可（4つの周波数設定のうち最大3個まで同時に使用可能）
	モデル型制振フィルタ	使用可（2つの周波数設定の全てが同時に使用可能） 【条件】2自由度制御が有効
	フィードフォワード機能	使用可（速度／トルク）
	負荷変動抑制制御	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	第3ゲイン切替機能	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	摩擦トルク補償	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	象限突起抑制機能	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	2自由度制御	使用可（標準タイプ） 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態

## 1-3 機能（速度制御）

項目		内容
速度 制 御	制御入力	正方向駆動禁止、負方向駆動禁止、ラッチ信号 など
	制御出力	速度到達 など
	速度指令入力	入力形態
		RTEXによるコマンド指令型
	ソフトスタート／ダウン機能	
	0～10s／1000r/min 加速・減速個別に設定可能。S字加減速も可能	
	制振制御	使用不可
	モデル型制振フィルタ	使用不可
	フィードフォワード機能	使用可（トルク）
	負荷変動抑制制御	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	第3ゲイン切替機能	使用不可
	摩擦トルク補償	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態
	象限突起抑制機能	使用不可
	2自由度制御	使用可（標準タイプ） 【条件】サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態

## 1-4 機能（トルク制御）

項目		内容
トルク制御	制御入力	正方向駆動禁止、負方向駆動禁止、ラッチ信号 など
	制御出力	速度到達 など
	トルク指令入力	入力形態
	速度制限機能	パラメータにより速度制限値を設定可能（RTEX によるコマンド指令で切り替え可能）
	制振制御	使用不可
	モデル型制振フィルタ	使用不可
	フィードフォワード機能	使用不可
	負荷変動抑制制御	使用不可
	第3 ゲイン切替機能	使用不可
	摩擦トルク補償	使用不可
	象限突起抑制機能	使用不可
	2 自由度制御	使用不可
	トルクリミット切替機能	使用不可
	モータ可動範囲設定機能	使用不可
	トルク飽和保護機能	使用不可

## 1-5 機能（共通）

項目		内容
共通	電子ギア比設定	1 / 1000 ~ 8000 倍 分子 = 1 ~ 2 <sup>30</sup> 、分母 = 1 ~ 2 <sup>30</sup> の範囲で任意に設定可能ですが、上記の範囲内でご使用ください。
	オートチューニング	上位からの動作指令、及びアンプ内部の動作指令でのモータ駆動状態で、負荷イナーシャをリアルタイム同定し、剛性設定に応じたゲインを自動設定
	ノッチフィルタ	使用可（5 個使用可能）
	ゲイン切替機能	使用可
	2 段トルクフィルタ	使用可 【条件】サーボオン状態、モータ正常動作に支障のない状態
	位置コンペア出力機能	使用可 【条件】RTEX 通信確立状態、モータ正常回転に支障のない状態 インクリメンタルスケールの場合は原点復帰完了状態
	保護機能	過電圧、不足電圧、過速度、オーバーロード、オーバーヒート、過電流、位置偏差過大、EEPROM 異常など
	アラームデータのトレースバック機能	アラームデータの履歴参照可能
	劣化診断機能	使用可
共通	回避動作機能	使用可 【条件】機能拡張版 1 以降のソフトバージョン 通信周期が 0.25ms 以上、サーボオン状態、モータ正常回転に支障のない状態 試運転機能や周波数特性測定機能が動作していない状態

## 1-6 組合せモータ仕様 (参考)

モータ	直線型(リニア)/直線型(VCM)	回転型(ロータリ)
磁極	磁極ピッチ 1~300 mm *4 *8	1回転あたり極対数 1~64 *4
最大/定格電流比	0~500 %	
M/F 比 (J/T 比)	M/F比 0.0005~0.3 [kg/N]	J/T比 0.000005~0.003 [kgm <sup>2</sup> /Nm]
電氣的時定数 (参考) *1	キャリア6kHz : 1 ms以上 キャリア8kHz : 0.8 ms以上 12kHz : 0.5 ms以上	
対応速度	電気角周波数 ~500Hz *8	

フィードバックスケール	直線型(リニア)/直線型(VCM)	回転型(ロータリ)
分解能	0.001~10 [ $\mu$ m/pulse] *4	10000~2 <sup>29</sup> [pulse/r] *4 *7
最大長	分解能 $\times$ (2 <sup>30</sup> -1)まで	—
スケールタイプ	・A/B 相・原点信号差動入力タイプ ・シリアル通信タイプ (インクリ仕様、アブソリニア仕様)	・A/B 相・原点信号差動入力タイプ ・シリアル通信タイプ (インクリ仕様、アブソロータリ仕様)
スケール対応速度 *2	・A/B 相・原点信号差動入力タイプ : ~4M [pulse/s]*6 ・シリアル通信タイプ : ~4000M [pulse/s] *5	・A/B 相・原点信号差動入力タイプ : ~4M[pulse/s]*6 ・シリアル通信タイプ : ~1000M [pulse/s]

\*1 本数値は参考値です。適用判断は実際の組合せ評価でご確認ください。(音、モータ発熱等)

\*2 アンプ側での対応可能速度です。スケール側の対応速度は別途スケールの仕様書をご確認ください。

\*3 各種仕様の詳細につきましては「4-7 リニアモータ/フィードバックスケール基本設定」もご参照ください。

\*4 磁極ピッチ(電気角1周期)あたりのパルス数は2048 pulse以上としてください。

\*5 速度制御モード、トルク制御モードの場合は2100M [pulse/s]までにになります。

\*6 4Mppsを超える場合は、弊社にお問い合わせください。

\*7 シリアル通信タイプ(アブソロータリ仕様)の分解能は、2<sup>24</sup> [pulse/r]を超える場合は、2<sup>n</sup> (2<sup>25</sup>, 2<sup>26</sup> など)[pulse/r]にのみ対応しています。

\*8 直線型(VCM)は、対象外になります。



## 1-7 MINAS-A5NL/A6N シリーズとの主な差異について

MINAS-A6NL シリーズでは、MINAS-A5NL/A6N シリーズと比較し、主に下記の仕様差異があります。

## &lt;SX-DSV03181：技術資料（基本機能編）&gt;

章	機能	内容	A5NL 仕様 (リニア/DD 駆動)	A6NF 仕様	A6NL 仕様 (リニア/DD/VCM 駆動)
			Ver8.02	[A6NF] (多機能タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29	[A6NM] (多機能タイプ) [A6NL] (標準タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29
2-1	入力信号機能	ゲイミツクブレーキ(DB)切替入力 (DB-SEL)	非対応	対応	
2-2	出力信号機能	位置コンベア出力 (CMP-OUT)	非対応	対応	
		劣化診断速度出力 (V-DIAG)	非対応	対応	
2-4-2	出力信号の 割り付け	磁極位置推定完了出力 (CS-CMP) 設定値	12h	非対応	16h
3-2	7セグメント LED	オーバードローロード負荷率	非対応	対応	
		磁極位置推定精度 (Pr7.00=8)	磁極位置推定未完了時は「0」	非対応	磁極位置推定未完了時は「b4」
3-4	モニタ信号出力 機能	アナログモニタ信号	17 種類	25 種類	21 種類 ※詳細については 3-4 を参照 してください
		更新周期	500us	125us	
		指令位置偏差の出力設定 (指令位置はフィルタ後固定)	非対応	対応 (Pr7.23 bit14 で指令位置のフィルタ後とフィルタ前を切替)	
4-2-2	電子ギア機能	電子ギア設定可能範囲	1/1000～1000 倍	1/1000～8000 倍	
		Pr0.09 設定範囲	1～1073741824	0～1073741824	0～1073741824 (設定値 0 の場合は、1/1)
4-2-4	位置決め完了 出力(INP/INP2) 機能	位置設定単位選択	非対応(フィードバックスケール単位固定)	対応(Pr5.20 で指令単位とエンコーダ(フィードバックスケール)単位を切替)	
4-2-5	パルス再生機能	シリアル通信タイプのフィードバックスケール使用時の制約事項	通信周期 0.0833[ms] の場合は自動的に無効	通信周期 0.0625[ms] の場合は自動的に無効	
4-7	リニアモータ／ フィードバック スケール設定	Pr9.01 (回転型) (1回転あたりのスケールパルス数) 有効設定範囲	10000～16777216 ※最大 24bit	非対応	10000～536870912 ※最大 29bit
		フィードバックスケール シリアル通信タイプ (アブソロタリ仕様)	非対応	非対応	対応 (Pr3.23=6)
		フィードバックスケール 対応速度	～400Mpps	非対応	直線型：～4000Mpps 回転型：～1000Mpps
		直線型(VCM)	非対応	非対応	対応 (Pr9.00=3)
4-7-3-3	磁極位置 復元方式	磁極位置推定結果コピー	非対応	非対応	対応
5-2-5	ノッチフィルタ	最大使用個数	4 個使用可能	5 個使用可能	
5-2-6	制振制御	最大使用個数	最大 2 個 (2 自由度制御時は 1 個に制限)	最大 3 個 (フルクローズ制御時は 2 個に制限) (2 自由度制御時は 2 個に制限)	最大 3 個 (2 自由度制御時は 2 個に制限)
5-2-7	モデル型制振 フィルタ	モデル型制振フィルタにより位置指令から振動周波数成分を除去し、振動を低減する	非対応	対応	
--	瞬時速度 オブザーバ	負荷モデルを用いてモータ速度を推定することで、速度検出精度を向上させ、高応答化と停止時振動の低減を両立させる	対応	非対応	
5-2-9	負荷変動抑制 機能	外乱トルクや負荷変動によるモータ速度変動を抑え、安定性を向上させる機能	非対応	対応	
5-2-13	象限突起抑制 機能	2 軸以上の円弧補間時に生じる象限突起を抑制する機能	非対応	対応	

(続く)

## &lt;SX-DSV03181：技術資料（基本機能編）&gt;

章	機能	内容	A5NL 仕様 (リニア/DD 駆動)	A6NF 仕様	A6NL 仕様 (リニア/DD/VCM 駆動)
			Ver8.02	[A6NF] (多機能タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29	[A6NM] (多機能タイプ) [A6NL] (標準タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29
5-2-14 5-2-15	2 自由度制御 モード	2 自由度制御 出荷設定状態 の出荷値 「標準タイプ」を使用可能な 制御モード 「同期タイプ」を使用可能な 制御モード	2 自由度制御 無効 (出荷値 0) 位置制御 非対応	2 自由度制御 有効 (出荷値 1) 位置制御、速度制御、 トルク制御※、 フルクローズ制御 ※2 自由度無効時と同様の 動作となります 位置制御	位置制御、速度制御、 トルク制御※、 ※2 自由度無効時と同様の 動作となります 非対応
6-2	モータ可動範囲 設定機能	モータ可動範囲設定保護の 機能拡張(検出有効範囲の 拡張)	非対応	対応	
6-3-3	主電源オフ時 シーケンス	停止後のダハックブレイク(DB) 切替入力によるダハック ブレイク操作 Pr5.09「主電源オフ検出時 間」の設定範囲下限値	非対応 70ms	対応 20ms	
6-3-7	Slow Stop 機能	即時停止でモータを停止す る時にモータを滑らかに 停止させる機能	非対応	対応	
6-4	トルク飽和保護 機能	保護機能を ON する条件の 指定方法	0.1666ms×回数で指定	0.25ms×回数 または ms 単位で指定	
6-5	位置コンベア 出力機能	実位置がパラメータで設定 された位置を通過した時に、 汎用出力またはエンコーダ 出力端子からパルス信号を 出力させる機能	非対応	対応	
-	1 回転アブソ 機能	アブソエンコーダを、バッテ リ接続なしで 1 回転データ のみを使用する機能	非対応	対応 (モータ位置が 1 回転データ 幅を超えた場合はエラーとな ります。)	アブソロータリスケールに 対応 (モータ位置が 1 回転データ 幅を超えた場合でもエラーと はなりません。)
-	無限回転アブソ 機能	アブソエンコーダ多回転 データの上限値を任意に設 定できる機能	非対応	対応	非対応
6-6	劣化診断 警告機能	モータおよび接続された 機器の特性変化をチェック し、劣化診断警告を出力する 機能	非対応	対応	
6-7	回避動作	条件成立時にパラメータで 設定された速度、移動量で 回避動作を行う機能	非対応	対応	
7-1 7-2	保護機能	Err30.0 (セーフティ入力保護) Err31.0, Err31.2 (セーフティ機能異常保護 1, 2) Err36.2 (EEPROM パラメータ異常 保護) Err50.2 (フィードバックスケール 通信データ異常保護) Err70.0 (U 相検出器異常保護) Err70.1 (W 相検出器異常保護) Err72.0 (サーマル異常保護) Err80.3 (PLL 未完了異常保護)	対応 非対応 対応 非対応 非対応 非対応 非対応 非対応	非対応 対応 非対応 対応 対応 対応 対応	  [A6NM] 対応 [A6NL] 非対応

(続く)

## &lt;SX-DSV03181 : 技術資料 (基本機能編)&gt;

章	機能	内容	A5NL 仕様 (リニア/DD 駆動)	A6NF 仕様	A6NL 仕様 (リニア/DD/VCM 駆動)
			Ver8.02	[A6NF] (多機能タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29	[A6NM] (多機能タイプ) [A6NL] (標準タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29
7-1 7-2	保護機能	Err91.3 (RTEX コマンド異常保護 2)	非対応	対応	
		Err94.3 (原点復帰異常保護 2)	非対応	対応	
		Err96.2~Err96.7 (制御ユニット異常保護 1~6)	非対応	対応	
		Err93.3 (フィードバックスケール 接続異常保護) 属性	履歴に残らない	履歴に残る	
		Err16.1 (トルク飽和異常保護) 発生要因	トルク飽和状態が Pr9.35「トルク飽和異常保護回数」の設定値間連続した。	トルク飽和状態が Pr7.16「トルク飽和異常保護回数」または Pr6.57「トルク飽和異常保護検出時間」の設定値間連続した。	トルク飽和状態が Pr9.35「トルク飽和異常保護回数」または Pr6.57「トルク飽和異常保護検出時間」の設定値間連続した。
		Err27.6 (動作指令競合保護) 発生要因	アンプ単体で動作する FFT、試運転実行中に RTEX 通信が確立した	Pr7.99 bit0=0の場合に、アンプ単体で動作するFFT、試運転実行中にRTEX通信が確立した。 Pr7.99 bit0=1の場合に、アンプ単体で動作するFFT、試運転実行中にRTEX通信によるサーボオン指令を受信した。	
		Err34.0 (モータ可動範囲設定異常保護) 発生要因	非対応	以下の発生要因を追加 Err34.0の検出が無効の範囲であっても Pr6.97「機能拡張3」bit2=1であれば、Err34.0を検出。 ※詳細については6-2を参照してください	
		Err83.0 (RTEX 連続通信異常保護 1) 発生要因	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常(CRC 異常)検出が所定期間継続した	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常(CRC 異常)検出が Pr7.95「RTEX 連続通信異常保護 1 検出回数」で設定した回数継続した	
		Err83.1 (RTEX 連続通信異常保護 2) 発生要因	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常検出が所定期間継続した	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常検出が Pr7.96「RTEX 連続通信異常保護 2 検出回数」で設定した回数継続した	
		Err84.0 (RTEX 通信タイムアウト異常保護) 発生要因	通信データを受信せず MNM1221 (RTEX 通信制御 ASIC) より受信割り込み処理起動信号が出力されない状態が所定期間継続した	通信データを受信せず RTEX 通信 IC より受信割り込み処理起動信号が出力されない状態が Pr7.97「RTEX 通信タイムアウト異常保護検出回数」で設定した回数継続した。	
		Err86.0 (RTEX サイクリックデータ異常保護 1) 発生要因	サイクリックコマンド領域のデータ(C/R, MAC-ID)に異常がある、または 32 バイトモード時 Sub_Chk に異常がある状態が所定期間継続した	サイクリックコマンド領域のデータ(C/R, MAC-ID)に異常がある、または32バイトモード時Sub_Chkに異常がある状態がPr7.98「RTEXサイクリックデータ異常保護1/2検出回数」で設定した回数継続した	
		Err86.1 (RTEX サイクリックデータ異常保護 2) 発生要因	サイクリックコマンドデータに異常がある状態が所定期間継続した	サイクリックコマンドコードに異常がある状態がPr7.98「RTEXサイクリックデータ異常保護1/2検出回数」で設定した回数継続した	
		Err85.0 退避動作完了(I/O)	非対応	対応	
		Err85.1 退避動作完了(通信)	非対応	対応	
		Err85.2 退避動作異常	非対応	対応	
		Err87.1 退避動作完了(I/O)	非対応	対応	
		Err87.2 退避動作完了(通信)	非対応	対応	
		Err87.3 退避動作異常	非対応	対応	
		Err98.5 ハードウェア自己診断 異常保護 1	非対応	対応	

(続く)

章	機能	内容	A5NL 仕様 (リニア/DD 駆動)	A6NF 仕様	A6NL 仕様 (リニア/DD/VCM 駆動)
			Ver8.02	[A6NF] (多機能タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29	[A6NM] (多機能タイプ) [A6NL] (標準タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29
7-3	警告機能	WngAAh (位置偏差過大警告)	非対応	対応	
		WngACh (劣化診断警告)	非対応	対応	
		WngD2h (PANATERM コマンド実行警告)	非対応	対応	
8-1	セーフトルク オフ (STO) 機能概要	内容	A5NL セーフティ機能対応特殊品	[A6NF] (多機能タイプ)	[A6NM] (多機能タイプ)
		パフォーマンスレベル	SIL2	SIL3	
		安全度水準	PLd (Category 3)	PLe (Category 3)	
		STO機能が働いた場合の状態	アラーム状態 Err30.0が発生	セーフティ状態(アラームは発生しない) 前面パネル表示が「St.」	
		復旧方法	STO 指令を解除した後にアラームクリアで復旧	サーボ指令を OFF した後に STO 指令解除で復旧	

<セットアップ支援ソフト PANATERM 操作マニュアル>

章	機能	内容	A5NL 仕様 (リニア/DD 駆動)	A6NF 仕様	A6NL 仕様 (リニア/DD/VCM 駆動)
			Ver8.02	[A6NF] (多機能タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29	[A6NM] (多機能タイプ) [A6NL] (標準タイプ) CPU1:Ver1.29, CPU2:Ver1.29
6	フィットゲイン 機能	最適なゲイン設定を自動探索する機能	非対応	対応	リニアのみ対応
6	Z 相サーチ機能	Z 相位置まで自動で移動する機能	非対応	対応	非対応

<SX-DSV03211 : 技術資料 (RTEX 通信仕様編)>

技術資料 RTEX 通信仕様編 (SX-DSV03211) の 1-1 項をご参照ください。

## 2. インターフェイス仕様

## 2-1 I/Oコネクタ 入力信号

信号名	記号	コネクタ ピンNo. *2)	内 容	関連する制御モード*1)			RTEX 通信 モニタ
				位置	速度	トルク	
入力信号電源	I-COM	6	・外部直流電源 (12~24V) の + 極もしくは - 極を接続します。				
強制アラーム 入力	E-STOP	*	・Err87.0「強制アラーム入力異常」を発生さ せます。	○			○
正方向 駆動禁止入力	POT	7 (SI2)	・正方向への駆動禁止入力および原点復帰動作 にて使用する外部信号入力となります。 ・本入力が入力になったときの動作は Pr5.04 「駆動禁止入力設定」で設定します。 ・駆動禁止入力としてご使用になる場合は、 Pr5.04「駆動禁止入力設定」を1以外に設定 し、本入力信号を機械の可動部が正方向に 移動可能な範囲を超えた時に、本入力が入力 になるように接続してください。 ・原点復帰動作にて原点基準トリガとして使 用する場合、Pr5.04を1とし、駆動禁止入力 を無効としてください。本入力信号は SI6 のみ割付が可能です。 信号幅は、クローズ時は1ms 以上、オープ ン時は2ms 以上確保するようにしてくださ い。なお本数値は保証値ではありません。	○			○
負方向 駆動禁止入力	NOT	8 (SI3)	・負方向への駆動禁止入力および原点復帰動 作にて使用する外部信号入力となります。 ・本入力が入力になったときの動作は Pr5.04 「駆動禁止入力設定」で設定します。 ・駆動禁止入力としてご使用になる場合は、 Pr5.04「駆動禁止入力設定」を1以外に設定 し、本入力信号を機械の可動部が負方向に 移動可能な範囲を超えた時に、本入力が入力 になるように接続してください。 ・原点復帰動作にて原点基準トリガとして使 用する場合、Pr5.04を1とし、駆動禁止入力 を無効としてください。本入力信号は SI7の み割付が可能です。 信号幅は、クローズ時は1ms 以上、オープン時 は2ms 以上確保するようにしてください。なお 本数値は保証値ではありません。	○			○
原点近傍入力	HOME	10 (SI5)	・原点復帰動作にて使用する原点近傍センサ および外部信号入力となります。 ・原点復帰動作にて原点基準トリガとして使 用する場合、本入力信号は SI5のみ割付が可 能です。 信号幅は、クローズ時は1ms 以上、オープン時 は2ms 以上確保するようにしてください。なお 本数値は保証値ではありません。	○	△	△	○
退避動作停止入力	STOP	*	・退避動作中に STOP 信号が入力された場合、 即時停止し Err85.2 または Err87.3 が 発生します。	○			○
退避動作入力	RET	*	・Pr6.85「退避動作条件設定」の設定により、 条件を満たした場合、退避動作を行います。	○			○

信号名	記号	コネクタ ピンNo. *2)	内 容	関連する制御モード *1)			RTEX 通信 モニタ
				位置	速度	トルク	
外部ラッチ 入力 1	EXT1	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>位置ラッチおよび原点復帰動作にてトリガ信号として使用する外部信号入力です。</li> <li>信号幅は、クローズ時は1ms 以上、オープン時は2ms 以上確保するようにしてください。なお本数値は保証値ではありません。</li> <li>a 接かつ立ち上がり論理エッジ設定および b 接かつ立ち下がり論理エッジ時は、オープン (OFF) からクローズ (ON) に変化するタイミングでラッチします。</li> <li>EXT1は SI5、EXT2は SI6、EXT3は SI7にのみ割り付けが可能です。</li> </ul>	○			○
外部ラッチ 入力 2	EXT2	11 (SI6)		○			○
外部ラッチ 入力 3	EXT3	12 (SI7)		○			○
汎用モニタ 入力 1	SI-MON1	9 (SI4)	<ul style="list-style-type: none"> <li>汎用モニタ入力として使用します。</li> <li>本入力には動作に影響を与えず、RTEX 通信のレスポンスにてモニタのみ可能です。</li> </ul>	△			○
汎用モニタ 入力 2	SI-MON2	*		△			○
汎用モニタ 入力 3	SI-MON3	*		△			○
汎用モニタ 入力 4	SI-MON4	13 (SI8)		△			○
汎用モニタ 入力 5	SI-MON5	5 (SI1)		△			○
外部サーボオン 入力	EX-SON	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>外部サーボオン入力となります。</li> <li>RTEX 通信サーボオン指令もしくはセットアップ支援用サーボオン指令と本入力とともにオンの場合にサーボ制御処理へのサーボオン指令はオンとなります。</li> </ul>	○			○
ダイナミック ブレーキ (DB) 切替入力	DB-SEL	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>停止後 (主電源オフ時) のダイナミックブレーキ (DB) の ON/OFF を切替えます。</li> <li>主電源オフ検出時のみ切替が可能です。</li> <li>詳細は 6-3-3 項を参照ください。</li> </ul>	○			—

\*1) 表中の「制御モード」に示す「△」印は入力信号を ON/OFF しても動作に影響を与えないが、RTEX 通信のレスポンスでモニタ可能であることを意味します。

\*2) I-COM を除き、入力信号のピン割り付けは変更が可能です。表中のコネクタピン No. は出荷設定を示し、No. が\*になっている信号は、出荷時にはピンに割り付けられていないことを意味します。詳しくは 2-4-1 項を参照してください。

\*3) 表中の「RTEX 通信モニタ」に示す「—」印は RTEX 通信のレスポンス (ステータスフラグ) に割り当てがなくモニタ不可であることを意味します。

## 2-2 I/Oコネクタ 出力信号

信号名	記号 *2)	コネク ピンNo.	内 容	関連する制御モード *1)			RTEX 通信 モニタ *2)
				位置	速度	トルク	
サーボ アラーム出力	ALM+	3 (S03+)	<ul style="list-style-type: none"> <li>アラーム発生状態を表す出力信号です。</li> <li>正常時には出力トランジスタが ON、アラーム発生時には出力トランジスタが OFF します。</li> </ul>	○			○
	ALM- (Alarm)	4 (S03-)					
サーボ レディ出力	S-RDY (Servo_Ready)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>モータ通電可能状態にあることを示す出力信号です。</li> <li>次の条件が全て成立した時にサーボレディとなり、出力トランジスタが ON します。</li> <li>(1) 制御/主電源が確立</li> <li>(2) アラームが未発生</li> <li>(3) RTEX 通信が確立し、さらに通信とサーボの同期が確立</li> </ul>	○			○
外部ブレーキ 解除信号	BRK-OFF+	1 (S01+)	<ul style="list-style-type: none"> <li>モータの電磁ブレーキを動作させるタイミング信号を出力します。</li> <li>電磁ブレーキ解除で、出力トランジスタを ON します。</li> <li>本出力は全制御モードに割り付ける必要があります。</li> </ul>	○			—
	BRK-OFF-	2 (S01-)					
位置決め完了	INP (In_Position)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>位置決め完了信号を出力します。</li> <li>位置決め完了で、出力トランジスタを ON します。</li> <li>Pr6. 10 の bit7=1 の場合は、Pr9. 20=2 (磁極位置推定方式) かつ磁極位置推定未完了状態では、位置決め完了出力は強制的に OFF となります。</li> <li>Pr6. 10 の bit7=0 の場合は、磁極位置推定完了状態によらず、位置偏差と指令の有無に応じて出力されます。</li> <li>詳細は 4-2-4 項をご参照ください。</li> </ul>	○	—	—	○
速度到達出力	AT-SPEED	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>速度到達信号を出力します。</li> <li>速度到達で、出力トランジスタを ON します。</li> <li>詳細は 4-3-1 項をご参照ください。</li> </ul>	—	○	○	—
トルク制限中 信号出力	TLC (Torque_ Limited)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>トルク制限中信号を出力します。</li> <li>トルク制限で、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○			○
ゼロ速度 検出信号	ZSP	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>ゼロ速度検出信号を出力します。</li> <li>ゼロ速度検出で、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○			—
速度一致出力	V-COIN	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>速度一致信号を出力します。</li> <li>速度一致で、出力トランジスタを ON します。</li> <li>詳細は 4-3-2 項をご参照ください。</li> </ul>	—	○	○	—
位置決め完了 2	INP2	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>位置決め完了 2 信号を出力します。</li> <li>位置決め完了 2 で、出力トランジスタを ON します。</li> <li>Pr6. 10 の bit7=1 の場合は、Pr9. 20=2 (磁極位置推定方式) かつ磁極位置推定未完了状態では、位置決め完了 2 出力は強制的に OFF となります。</li> <li>Pr6. 10 の bit7=0 の場合は、磁極位置推定完了状態によらず、位置偏差に応じて出力されます。</li> <li>詳細は 4-2-4 項をご参照ください。</li> </ul>	○	—	—	—



信号名	記号 *2)	コネク トNo.	内 容	関連する制御モード *1)			RTEX 通信 モニタ *2)
				位置	速度	トルク	
警告出力 1	WARN1 (Warning)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr4. 40「警告出力選択 1」で設定した警告出力信号を出力します。</li> <li>選択した警告発生時、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○			△ *4)
警告出力 2	WARN2 (Warning)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr4. 41「警告出力選択 2」で設定した警告出力信号を出力します。</li> <li>選択した警告発生時、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○			△ *4)
位置指令 有無出力	P-CMD	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>位置指令有無信号を出力します。</li> <li>位置指令(フィルタ前)が 0 以外(位置指令有り)の時、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○	—	—	—
速度制限中出力	V-LIMIT	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>トルク制御時の速度制限信号を出力します。</li> <li>速度制限で、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	—	—	○	—
アラーム クリア属性出力	ALM-ATB	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>アラーム発生時に、それがクリア可能であれば信号を出力します。</li> <li>アラーム発生で、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	○			—
速度指令 有無出力	V-CMD	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>速度制御時の速度指令有無信号を出力します。</li> <li>速度指令(フィルタ前)が 30r/min 以上(速度指令有り)の時、出力トランジスタを ON します。</li> </ul>	—	○	—	—
RTEX操作出力 1	EX-OUT1+	25 (S02+)	<ul style="list-style-type: none"> <li>RTEX通信のコントロールビット(EX-OUT1)の値に従い信号を出力します。</li> <li>出力トランジスタ状態は注釈*5) 参照。</li> </ul>	○			—
	EX-OUT1-	26 (S02-)					
RTEX操作出力 2	EX-OUT2	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>RTEX通信のコントロールビット(EX-OUT2)の値に従い信号を出力します。</li> <li>出力トランジスタ状態は注釈*5) 参照。</li> </ul>	○			—
サーボオン 状態出力	SRV-ST (Servo_Active)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>サーボオン時に出力トランジスタが ON します。 *6)</li> </ul>	○			○
位置コンペア 出力	CMP-OUT	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>実位置がパラメータで設定された位置を通過した時に出力トランジスタを ON または OFF します。</li> </ul>	○			—
劣化診断速度 出力	V-DIAG	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>モータ速度が Pr5. 75 (劣化診断速度設定)の Pr4. 35 (速度一致幅) 範囲内にあるとき、出力トランジスタが ON します。</li> <li>劣化診断速度の一致判定には 10 r/min のヒステリシスがあります。</li> </ul>	○			—
磁極位置推定 完了出力	CS-CMP (CS_Complete)	*	<ul style="list-style-type: none"> <li>磁極位置推定完了時に、出力トランジスタを ON します。</li> <li>直線型(VCM)の場合は電源投入後より出力トランジスタを ON します。</li> <li>出力トランジスタ状態は注釈*7) 参照。</li> </ul>	○			○

- \*1) 表中の「関連する制御モード」に「－」印が付いている信号は、その制御モード時に出力トランジスタが常に OFF となります。
- \*2) 表中の「RTEX 通信モニタ」に示す「－」印は RTEX 通信のレスポンス(ステータスフラグ)に割り当てがなくモニタ不可であることを意味します。なお、表中の「記号」の()内は RTEX 通信上の記号を示しています。ただし、外部出力信号と RTEX 通信上の信号の検出条件が若干異なるものがあるのでご注意ください。詳細は技術資料の RTEX 通信仕様編 (6-9-5 項)をご参照ください。
- \*3) 出力信号のピン割り付けは変更が可能です。表中のコネクタピン No. は出荷設定を示し、No. が\*になっている信号は、出荷時にはピンに割り付けられていないことを意味します。詳しくは 2-4-2 項を参照してください。
- \*4) 表中の「RTEX 通信モニタ」に示す「△」印は、Pr4. 40、Pr4. 41 の設定値に関わらず、いずれかの警告が発生している場合に RTEX 通信のステータスフラグ「Warning」がオンとなることを意味します。
- \*5) RTEX 確立時、リセット後の RTEX 通信未確立時、RTEX 確立後に遮断した時、における RTEX 操作出力 1/2 の出力トランジスタの状態は以下のようになります。RTEX 確立時以外では RTEX 通信からのコントロールビットによる操作ができないことを考慮し、システム安全上問題がないように設定してください。

信号名	記号	Pr7. 24 RTEX 機能 拡張設定 3	RTEX コントロール ビット	出力トランジスタ状態		
				通信確立時	リセット時	通信遮断時
RTEX操作出力 1	EX-OUT1	bit0 = 0 (保持)	EX-OUT1 = 0	OFF	OFF	保持
			EX-OUT1 = 1	ON		
		bit0 = 1 (初期化)	EX-OUT1 = 0	OFF	OFF	OFF
			EX-OUT1 = 1	ON		
RTEX操作出力 2	EX-OUT2	bit1 = 0 (保持)	EX-OUT2 = 0	OFF	OFF	保持
			EX-OUT2 = 1	ON		
		bit1 = 1 (初期化)	EX-OUT2 = 0	OFF	OFF	OFF
			EX-OUT2 = 1	ON		

- \*6) Pr7. 24 「RTEX 機能拡張設定 3」の bit4=1 (サーボオン後指令受付可能状態でオン) には対応しておりません。
- \*7) 磁極位置推定完了出力(CS-CMP、CS\_Complete)の出力が ON となるタイミングは下記の条件により異なります。

Pr9. 20 「磁極検出方式選択」	Pr7. 41 「RTEX 機能拡張設定 5」 bit0	磁極位置推定完了出力が ON するタイミング
0 (未設定)	－ (無依存)	ON しません
1 (CS 信号方式)	0	制御電源投入時の初期化完了後 (MINAS-A5L 互換)
	1	CS 信号の最初の変化エッジ検出後 (MINAS-A4NL 互換)
2 (磁極位置推定方式)	－ (無依存)	磁極位置推定正常完了後 (異常終了時は ON しません)
3 (磁極位置復元方式)	－ (無依存)	磁極位置復元正常完了後 (異常終了時は ON しません)

#### <安全上の注意事項>

安全は装置側で確保してください。

## 2-3 I/Oコネクタ その他信号

## 2-3-1 フィードバックスケール出力信号／位置コンペア出力信号

信 号 名	記号	コネクタ ピンNo.	内 容	制御モード			RTEX 通信 モニタ
				位置	速度	トルク	
A相出力／ 位置コンペア 出力 1	0A+/ OCMP1+	17	・分周処理されたフィードバックスケール信号(A・B相)を差動で出力します。 (RS422 相当) ・出力回路のラインドライバのグラウンドは、シグナルグラウンド(GND)に接続されており、非絶縁です。 ・出力最大周波数は4Mpps(4通倍後)です。 ・Pr4. 47「パルス出力選択」を1に設定することで位置コンペア出力として使用することができます。	○	—		
	0A-/ OCMP1-	18					
B相出力／ 位置コンペア 出力 2	0B+/ OCMP2+	20					
	0B-/ OCMP2-	19					
位置コンペア 出力 3	OCMP3+	21					
	OCMP3-	22					
シグナル グラウンド	GND	16	・シグナルグラウンド。				

## 2-3-2 その他

信号名	記号	コネクタ ピンNo.	内 容	制御モード			RTEX 通信 モニタ
				位置	速度	トルク	
フレーム グラウンド	FG	シェル	・サーボアンプ内部でアース端子と接続されています。				
メーカー使用端子	—	14, 15, 23, 24	・何も接続しないでください。				

## 2-4 入出力信号割り付け機能

入出力信号の割り付けを出荷設定の状態から変更することができます。

### 2-4-1 入力信号の割り付け

入力信号は I/O コネクタの入力ピンに対し、任意の機能を割り付けることができます。また、論理の変更も可能です。

ただし、一部割り付けに制限があるので詳細は「(2) 入力信号の割り付けを変更して使用する場合」を参照してください。

#### (1) 出荷設定で使用する場合

出荷時設定での信号の割り付け状態を下表に示します。

(注)機種によっては出荷設定が下表と異なる場合があります。標準仕様書記載の出荷設定と下表の出荷設定が異なる場合は標準仕様書記載の値が正式な出荷設定となります。

ピン名	ピンNo.	対応パラメータ	出荷設定値 (10進)	出荷設定状態					
				位置制御		速度制御		トルク制御	
				信号名	論理 *1)	信号名	論理 *1)	信号名	論理 *1)
SI1	5	Pr4.00	00323232h (3289650)	SI-MON5	a 接	SI-MON5	a 接	SI-MON5	a 接
SI2	7	Pr4.01	00818181h (8487297)	POT	b 接	POT	b 接	POT	b 接
SI3	8	Pr4.02	00828282h (8553090)	NOT	b 接	NOT	b 接	NOT	b 接
SI4	9	Pr4.03	002E2E2Eh (3026478)	SI-MON1	a 接	SI-MON1	a 接	SI-MON1	a 接
SI5	10	Pr4.04	00222222h (2236962)	HOME	a 接	HOME	a 接	HOME	a 接
SI6	11	Pr4.05	00212121h (2171169)	EXT2	a 接	EXT2	a 接	EXT2	a 接
SI7	12	Pr4.06	002B2B2Bh (2829099)	EXT3	a 接	EXT3	a 接	EXT3	a 接
SI8	13	Pr4.07	00313131h (3223857)	SI-MON4	a 接	SI-MON4	a 接	SI-MON4	a 接

\*1) a 接、b 接とは、下記の状態を示します。

a 接： 入力回路の電流が遮断されフォトカプラが OFF → 機能が無効 (OFF 状態)

入力回路に電流が流れフォトカプラが ON → 機能が有効 (ON 状態)

b 接： 入力回路の電流が遮断されフォトカプラが OFF → 機能が有効 (ON 状態)

入力回路に電流が流れフォトカプラが ON → 機能が無効 (OFF 状態)

本仕様書上における信号入力の ON/OFF とは機能が有効時を ON、無効時を OFF としています。

また、フォトカプラが OFF する場合は、ON する場合に比べ、信号検出までの時間が長くなり、かつばらつきが大きくなりますのでご注意ください。

## (2) 入力信号の割り付けを変更して使用する場合

入力信号の割り付けを変更する場合は、下記パラメータを変更してください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	00	C	SI1入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI1 1 入力機能割り付けを設定します。 本パラメータは16進表示基準で設定を行います。 16進表示後、下記に示すように各制御モード毎に設定します。</p> <p>00----**h : 位置制御 00--**--h : 速度制御 00**-----h : トルク制御</p> <p>「**」の部分に機能番号を設定してください。 機能番号は後述する表を参照ください。論理設定も機能番号に含まれます。</p> <p>例) 本ピンを位置制御ではSI-MON1 a接、 速度制御ではSI-MON2 b接、 トルク制御では無効としたい場合は、 0000AF2Ehと設定します。 位置・・・2Eh 速度・・・AFh トルク・・・00h</p>
4	01	C	SI2入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI2 2 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。</p>
4	02	C	SI3入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI3 3 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。</p>
4	03	C	SI4入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI4 4 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。</p>
4	04	C	SI5入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI5 5 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。 ※本ピンはラッチ補正機能付きです。</p>
4	05	C	SI6入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI6 6 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。 ※本ピンはラッチ補正機能付きです。</p>
4	06	C	SI7入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI7 7 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。 ※本ピンはラッチ補正機能付きです。</p>
4	07	C	SI8入力選択	0～ 00FFFFFFh	—	<p>SI8 8 入力機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.00と同じになります。</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

機能番号表

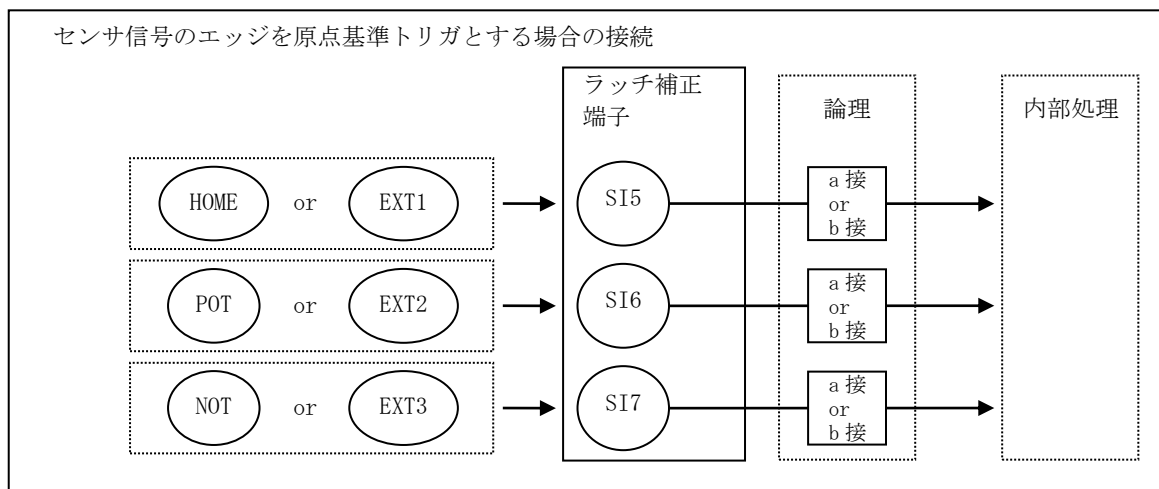
信号名	記号	設定値	
		a 接	b 接
無効	—	00h	設定不可
正方向駆動禁止入力	POT	01h	81h
負方向駆動禁止入力	NOT	02h	82h
外部サーボオン入力	EX-SON	03h	83h
強制アラーム入力	E-STOP	14h	94h
ダイナミックブレーキ 切替入力	DB-SEL	16h	設定不可
外部ラッチ入力 1	EXT1	20h	A0h
外部ラッチ入力 2	EXT2	21h	A1h
原点近傍入力	HOME	22h	A2h
退避動作停止入力	STOP	23h	A3h
退避動作入力	RET	27h	A7h
外部ラッチ入力 3	EXT3	2Bh	ABh
汎用モニタ入力 1	SI-MON1	2Eh	A Eh
汎用モニタ入力 2	SI-MON2	2Fh	A Fh
汎用モニタ入力 3	SI-MON3	30h	B0h
汎用モニタ入力 4	SI-MON4	31h	B1h
汎用モニタ入力 5	SI-MON5	32h	B2h

## ■入力信号の割り付けにおける注意事項

- ・表中の設定値以外には設定しないでください。
- ・同じ信号を複数のピンに割り付けることはできません。もし、そのように設定された場合、Err33.0「入力重複割付異常1保護」、Err33.1「入力重複割付異常2保護」が発生します。
- ・無効に設定した制御入力ピンは動作に影響を与えません。また、RTEX 通信のレスポンスにも影響を与えません。
- ・複数の制御モードで使用する信号は、必ず同じピンに割り付け、論理も合わせてください。同じピンに割り付けられてない場合は、Err33.0「入力重複割付異常1保護」、またはErr33.1「入力重複割付異常2保護」が発生します。また論理が一致していない場合は、Err33.2「入力機能番号異常1保護」、またはErr33.3「入力機能番号異常2保護」が発生します。
- ・SI-MON1 と EXT1、SI-MON2 と EXT2 と RET、SI-MON3 と EXT3 と STOP(退避動作停止入力)、SI-MON4 と EX-SON、SI-MON5 と E-STOP はそれぞれ RTEX ステータス上、同じビット配置となっているため重複設定できません。重複設定時はErr33.0「入力重複割付異常1保護」、Err33.1「入力重複割付異常2保護」が発生します。
- ・アンプの動作状態によっては、上位装置からの指令に関わらず、アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わります。この動作は入力信号処理にも影響するため、**基本的にはひとつの端子には全モード同じ機能を割り付けてください。**
  - 【アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わる条件】
    - ・セットアップ支援ソフトの周波数特性解析時  
(位置ループ特性では位置制御、速度閉ループ特性とトルク速度(垂直)では速度制御、トルク速度(通常)ではトルク制御になります)
    - ・セットアップ支援ソフトの試運転動作時 (強制的に位置制御になります)
    - ・磁極位置推定中
    - ・各種シーケンス動作 (6-3 項) において、「強制的に位置制御とする」という記載がある状態
    - ・退避動作中(強制的に位置制御になります)
- ・ダイナミックブレーキ切替入力 (DB-SEL) を使用する場合は、Pr6.36 (ダイナミックブレーキ操作入力) = 1 にした上ですべての制御モードに設定が必要です。一つあるいは二つの制御モードにだけ設定した場合、Err33.2「入力機能番号異常1」またはErr33.3「入力機能番号異常2」が発生します。詳細は6-3-3項を参照ください。

### ＜ラッチ補正ピン(SI5/SI6/SI7)における注意事項＞

- EXT1 は SI5、EXT2 は SI6、EXT3 は SI7 にのみ割り付け可能です。それ以外に割り付けた場合は、Err33.8「ラッチ入力割付異常保護」が発生します。
- 原点復帰動作にて HOME/POT/NOT を原点基準トリガとして使用する場合、HOME は SI5、POT は SI6、NOT は SI7 にのみ割り付け可能です。  
HOME を SI6、SI7、POT を SI5、SI7、NOT を SI5、SI6 に割り付けた場合、Err33.8「ラッチ入力割付異常保護」が発生します。
- 原点復帰動作にて POT/NOT を原点基準トリガとして使用する場合、Pr5.04 を 1 とし、駆動禁止入力を無効としてください。Pr5.04=1 以外の場合は Err38.2「駆動禁止入力保護 3」が発生します。
- ラッチ補正ピン(SI5/SI6/SI7)を使用する場合は、すべての制御モードに対して同じ設定が必要です。一つあるいは二つの制御モードにだけ設定した場合、Err33.8「ラッチ入力割付異常保護」が発生します。



### ＜安全上の注意事項＞

駆動禁止入力(POT, NOT)と強制アラーム入力(E-STOP)は、通常、断線時に停止する b 接に設定してください。a 接に設定する場合は、必ず安全上の問題がないことを確認してください。



## 2-4-2 出力信号の割り付け

出力信号はI/Oコネクタの出力ピンに対し、任意の機能を割り付けることができます。

ただし、一部割り付けに制限がある信号がありますので詳細は「(2) 出力信号の割り付けを変更して使用する場合」を参照してください。

## (1) 出荷設定で使用する場合

出荷時設定での信号の割り付け状態を下表に示します。

(注)機種によっては出荷設定値が下表と異なる場合があります。標準仕様書記載の出荷設定値と下表の値が異なる場合は標準仕様書記載の値が正式な出荷設定値となります。

ピン名	ピン No.	対応 パラメータ	出荷設定値 ( ):10 進	出荷設定状態		
				位置制御	速度制御	トルク制御
S01	1 2	Pr4. 10	00030303h (197379)	BRK-OFF	BRK-OFF	BRK-OFF
S02	25 26	Pr4. 11	00101010h (1052688)	EX-OUT1	EX-OUT1	EX-OUT1
S03	3 4	Pr4. 12	00010101h (65793)	ALM	ALM	ALM

・V 枠の場合、S03 は ALM 固定となります。Pr4. 12 は出荷値設定から変更しないでください。

## (2) 出力信号の割り付けを変更して使用する場合

出力信号の割り付けを変更する場合は、下記パラメータを変更してください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	10	C	S01出力選択	0～ 00FFFFFFh	—	SO1出力の機能割り付けを設定します。 本パラメータは16進表示基準で設定を行います。 16進表示後、下記に示すように各制御モード毎に設定します。 00-----**h : 位置制御 00---**---h : 速度制御 00****---h : トルク制御 「**」の部分に機能番号を設定してください。 機能番号は後述する表を参照ください。
4	11	C	S02出力選択	0～ 00FFFFFFh	—	SO2出力の機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.10と同じになります。
4	12	C	S03出力選択	0～ 00FFFFFFh	—	SO3出力の機能割り付けを設定します。 設定方法はPr4.10と同じになります。 ※V枠では出荷値設定から変更しないでください。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

機能番号表

信号名	記号		設定値
	外部出力	RTEX ステータス	
無効	—	—	00h
アラーム出力	ALM	Alarm	01h
サーボレディ出力	S-RDY	Servo_Ready	02h
外部ブレーキ解除信号	BRK-OFF	—	03h
位置決め完了	INP	In_Position	04h
速度到達出力	AT-SPEED	—	05h
トルク制限中信号出力	TLC	Torque_Limited	06h
ゼロ速度検出信号	ZSP	—	07h
速度一致出力	V-COIN	In_Position	08h
警告出力 1	WARN1	Warning *1)	09h
警告出力 2	WARN2	Warning *1)	0Ah
位置指令有無出力	P-CMD	—	0Bh
位置決め完了 2	INP2	—	0Ch
速度制限中出力	V-LIMIT	—	0Dh
アラーム属性出力	ALM-ATB	—	0Eh
速度指令有無出力	V-CMD	—	0Fh
RTEX操作出力 1	EX-OUT1	—	10h
RTEX操作出力 2	EX-OUT2	—	11h
サーボオン状態出力	SRV-ST	Servo_Active	12h
位置コンペア出力	CMP-OUT	—	14h
劣化診断速度出力	V-DIAG	—	15h
磁極位置推定完了出力	CS-CMP	CS_Complete	16h

\*1) RTEX ステータスの Warning フラグは Pr4.40、Pr4.41 の設定に依存せず、警告が発生した場合に 1 となります。

## ■出力信号の割り付けにおける注意事項

- 出力信号は同じ機能を複数のピンに割り付けることが可能です。
- 無効に設定した出力ピンは、常時出力トランジスタ OFF となりますが、RTEX 通信のレスポンスには影響しません。
- 表中の設定値以外には設定しないでください。
- 外部ブレーキ解除信号 (BRK-OFF) および位置コンペア出力 (CMP-OUT) を使用する場合は、すべての制御モードに対して設定が必要です。一つあるいは二つの制御モードにだけ設定した場合、Err33.4「出力機能番号異常1保護」または Err33.5「出力機能番号異常2保護」が発生します。
- サーボアンプの制御電源投入から初期化完了までの間、制御電源 OFF 中、リセット中、ならびに前面の表示が以下の状態



の場合、出力トランジスタは OFF となります。これが問題とならないようにシステムを設計してください。

- アンプの動作状態によっては、上位装置からの指令に関わらず、アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わります。  
この動作は出力信号処理にも影響するため、基本的には一つの端子には全モード同じ機能を割り付けてください。

### 【アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わる条件】

- セットアップ支援ソフトの周波数特性解析時  
(位置ループ特性では位置制御、速度閉ループ特性とトルク速度(垂直)では速度制御、トルク速度(通常)ではトルク制御になります)
- セットアップ支援ソフトの試運転動作時 (強制的に位置制御になります)
- 磁極位置推定中
- 各種シーケンス動作 (6-3項) において、「強制的に位置制御とする」という記載がある状態
- 退避動作中(強制的に位置制御になります)

## 2-5 ネットワークの基本設定

ネットワークインターフェースの基本設定について以下に示します。

仕様の詳細、その他機能の設定については技術資料の RTEX 通信仕様編 (2-5 項) をご参照ください。

## 1) 通信周期／指令更新周期について

名称	内容		
通信周期	<ul style="list-style-type: none"><li>・ コマンド、レスポンスの RTEX フレームを送送する周期です。</li><li>・ サーボアンプは通信周期 0.0625[ms]時を除き、基本的にこの周期でコマンド、レスポンス処理を行います。</li></ul> <p>＜通信周期 0.0625[ms]の場合の制約事項＞</p> <ul style="list-style-type: none"><li>・ シリアル通信タイプのフィードバックスケール使用時のパルス再生は、自動的に無効となります。</li></ul>		
指令更新周期	<ul style="list-style-type: none"><li>・ 上位装置側の指令が更新される周期です。</li><li>・ サーボアンプ側の処理は以下のようになります。</li></ul>		
	通信周期 0.0625[ms]	<ul style="list-style-type: none"><li>・ コマンド、レスポンス処理を 0.125[ms]周期で行います。</li><li>・ 指令更新周期は 0.125[ms]に設定してください。</li></ul>	
	通信周期 上記以外	CP	<ul style="list-style-type: none"><li>・ 指令更新周期間の指令位置 (CPOS) の変化量を計算し、移動指令を生成します。</li><li>・ サーボアンプ側の指令更新周期と上位装置側の指令更新周期が一致していない場合、正常な動作ができません。</li><li>・ 指令位置以外のコマンド、レスポンスは通信周期で処理します。</li></ul>
		PP/CV/CT	<ul style="list-style-type: none"><li>・ 指令更新周期に関係なく、通信周期でコマンド、レスポンス処理を行います。</li></ul>

## 2) モード対応表

MINAS-A6NL シリーズでは下表に示す通信周期／指令更新周期、制御モード、およびデータサイズに対応しています。

(注)

- ・通信周期、指令更新周期の対応が一部 MINAS-A5NL シリーズと異なります。
- ・通信周期 0.25[ms]以下においては、電子ギア比は 1/1 のみ対応しています。
- ・上位コントローラの通信周期精度は±0.05%以内に設計してください。

## (1) 16 バイトモード

○：対応   －：未対応

通信 周期 [ms]	指令更新周期[ms]																									
	0.125				0.250				0.5				1.0				2.0				4.0					
	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT		
0.0625	－	○	○	○	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－		
0.125	－	○	○	○	－	○	○	○	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－		
0.250					－	○	○	○	－	○	○	○	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－		
0.5									○	○	○	○	○	○	○	○	－	－	－	－	－	－	－	－	－	－
1.0									○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	－	－	－	－				
2.0																					○	○	○	○	○	○

## (2) 32 バイトモード

○：対応   －：未対応

通信 周期 [ms]	指令更新周期[ms]																									
	0.125				0.250				0.5				1.0				2.0				4.0					
	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT	PP	CP	CV	CT		
0.0625	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
0.125	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
0.250					—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		
0.5									○	○	○	○	○	○	○	○	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
1.0									○	○	○	○	○	○	○	○	○	○	—	—	—	—				
2.0																					○	○	○	○	○	○

## 3) 関連するパラメータ

分類	No.	属性	パラメータ 名称	設定 範囲	単位	内容
7	20	R	RTEX 通信周期 設定	-1~12	—	RTEX 通信の通信周期を設定します。 -1 : Pr7. 91 による設定を有効 3 : 0.5[ms] 6 : 1.0[ms] 上記以外 : メーカー使用 (設定しないでください)
7	21	R	RTEX 指令更新 周期比設定	1~2	—	RTEX 通信の通信周期と指令更新周期の比を設定します。 設定値 = 指令更新周期 / 通信周期 1 : 1[倍] 2 : 2[倍]
7	22	R	RTEX 機能 拡張設定 1	-32768 ~32767	—	[bit0] RTEX 通信のデータサイズを設定します。 0 : 16 バイトモード 1 : 32 バイトモード [bit1] TMG_CNT を使用した複数の軸間での同期モード を設定します。TMG_CNT を使用しない場合は 0 に 設定してください。 0 : 軸間セミ同期モード (一部非同期) 1 : 軸間フル同期モード (完全同期) ※詳細は RTEX 通信仕様編 (4-2-1-1 項) を参照く ださい。
7	91	R	RTEX 通信周期 拡張設定	0~ 2000000	ns	Pr7. 20=-1 のときの RTEX 通信の通信周期を設定します。 62500、125000、250000、500000、1000000、2000000 の み設定できます。これ以外を設定した場合 Err93. 5「パ ラメータ設定異常保護 4」が発生します。  〈通信周期 62500[ns] (0. 0625[ms]) の場合の制約事項〉 ・シリアル通信タイプのフィードバックスケール使用 時のパルス再生は、自動的に無効となります。

## (注)

RTEX の通信周期 (Pr7. 20、Pr7. 91) と指令更新周期 (Pr7. 21) は、必ず上位装置側と同じ周期に設定して  
ください。

また、RTEX の機能拡張設定 (Pr7. 22) についても、必ず上位装置側と同じ設定をしてください。

同じでない場合の動作は保証されません。

## 4) モード設定例

通信周期 0.5[ms]、指令更新周期 1.0[ms]、16 バイトモード、軸間セミ同期モードの場合

- Pr7.20 = 3 (通信周期 0.5[ms])
- Pr7.21 = 2 (指令更新周期 1.0[ms] = 0.5[ms] x 2[倍])
- Pr7.22 = 0 (16 バイトモード、軸間セミ同期モード)

※Pr7.20≠-1 の場合は Pr7.91 を設定しなくても問題ありません。

上記の設定の場合、CP/CV/CT 制御モードへの切り替えが可能です。CP/CV/CT 制御モードはコマンドコードを指定することにより切り替えます。

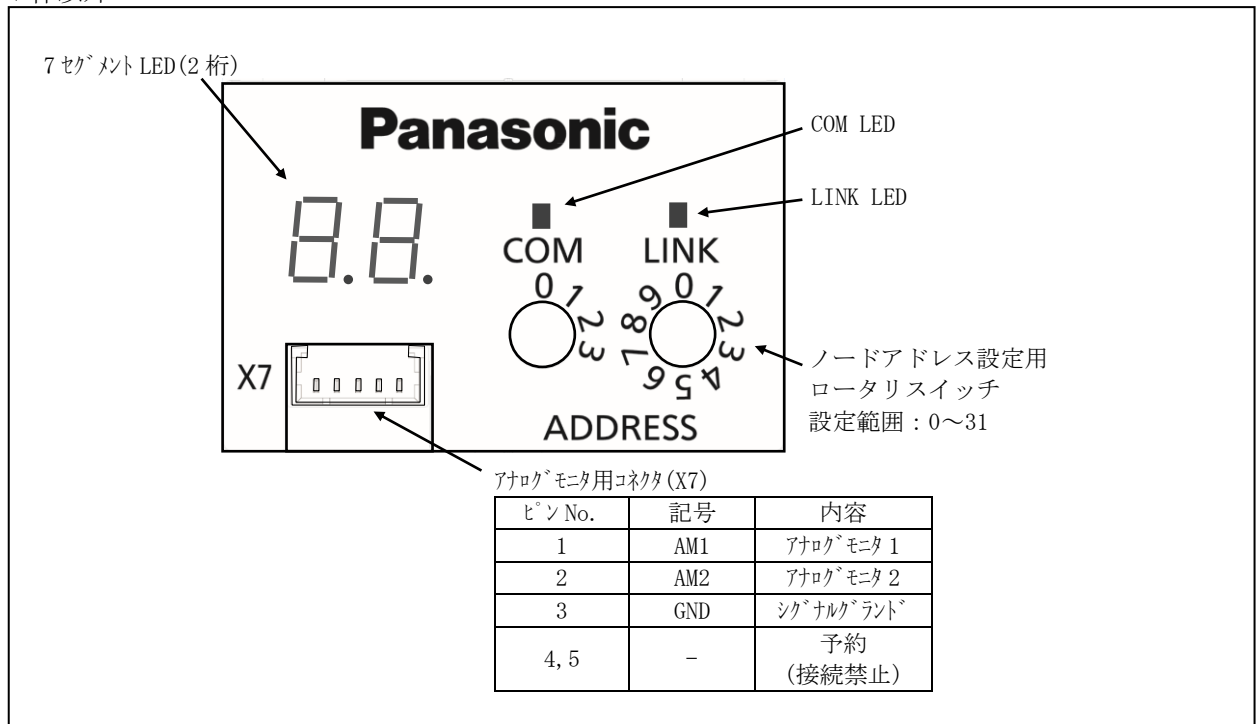
## (注)

Pr7.20「RTEX 通信周期設定」、Pr7.91「RTEX 通信周期拡張設定」と Pr7.21「RTEX 指令更新周期比設定」、さらに電子ギア比との組み合わせ条件が未対応である場合は Err93.5「パラメータ設定異常保護 4」が発生します。

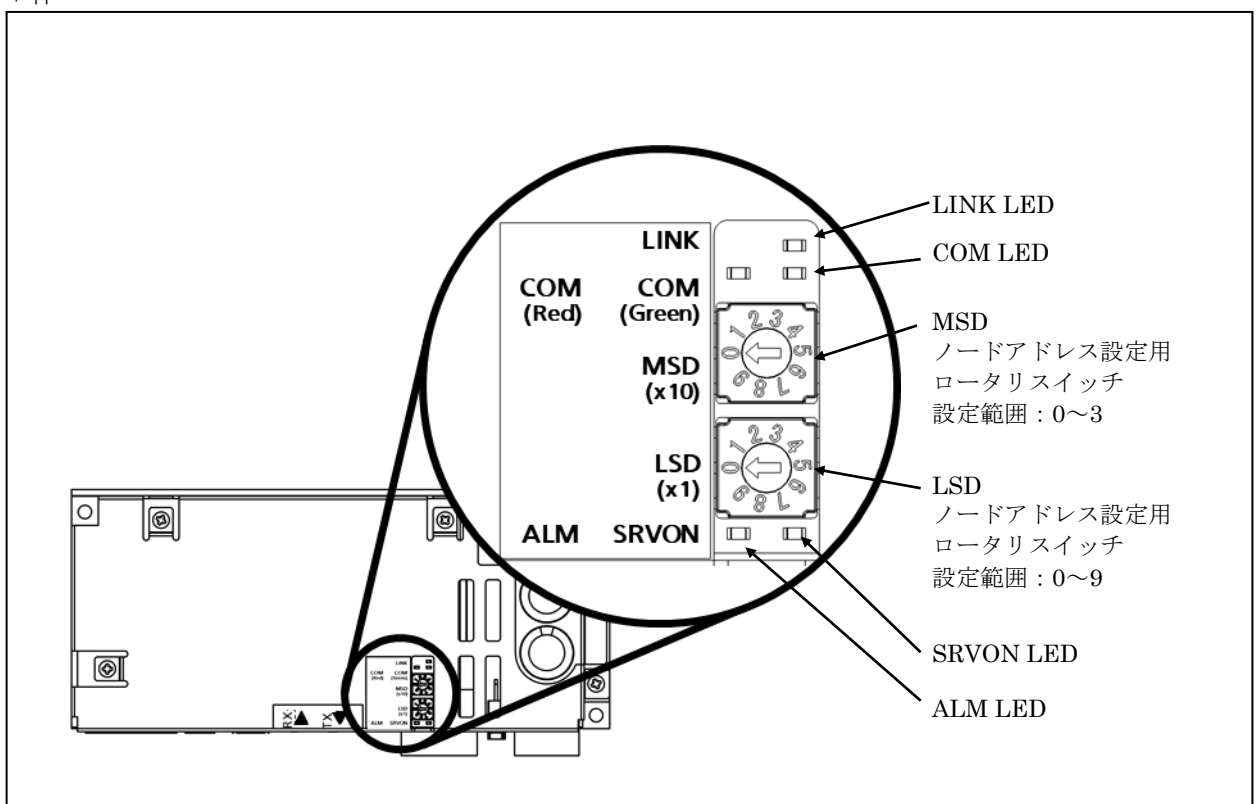
### 3. 前面パネル仕様

#### 3-1 前面パネル構成

V 枠以外



V 枠





## 3-2 7セグメントLED及びALMとSRVON LED

## 3-2-1 7セグメントLED

[V 枠]では使用できません。

制御電源投入時にはロータリスイッチで設定されたノードアドレス値を表示し、その後、Pr7.00

「LED 表示内容」で設定された値に基づき表示します。

ただし、アラーム発生時にはアラームコード(メインとサブを交互)を、警告発生時には警告コードを表示します。

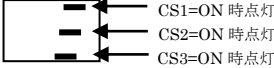
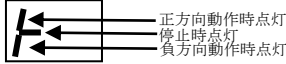
## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
7	00	A	LED 表示内容	0~32767	—	前面パネルの7セグメントLEDに表示するデータの種類を選択します。
7	01	R	電源投入時アドレス 表示時間設定	-1~1000	100ms	制御電源投入時のノードアドレス表示時間を設定します。 設定値が0~6の時は600msとなります。 設定値が-1の時は制御電源投入からRTEX通信が確立(通信とサーボの同期完了)するまでの期間、ノードアドレスを表示します。

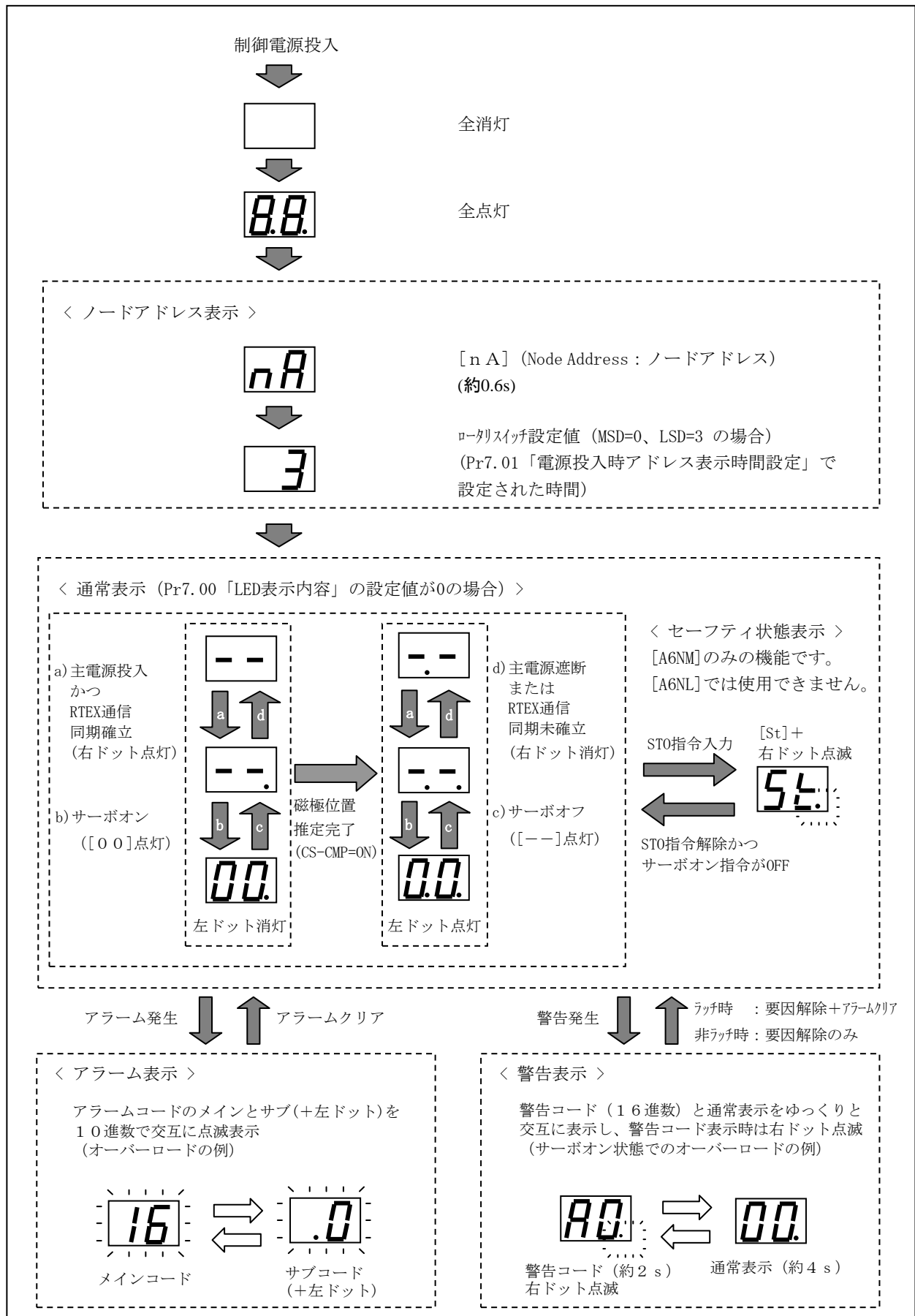
\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

Pr7.00	LED 表示内容	備考
0	通常表示	「--」サーボオフ、「00」サーボオン
2	電気角	0~FF[hex]で表示します。(単位:[1.406°]) 0はU相誘起電圧が正のピークを示す位置です。 モータのCCW方向で増加します。 表示値が「FF」を超えると「0」となりカウントを続けます。
3	RTEX 連続通信異常1 累積回数	0~FF[hex]で表示します。 最大値FFFF[hex]で飽和します。 この最下位バイトのみを表示します。
6	フィードバックスケール 累積通信異常回数	表示値が「FF」を超えると「00」となりカウントを続けます。 ※制御電源遮断にてクリアされます。
4	ノードアドレス値	電源投入時に読み込んだロータリスイッチ設定値(ノードアドレス値)を10進数で表示します。電源投入後にロータリスイッチを変化させても値は変化しません。
7	Z相カウンタ	インクリメンタルフィードバックスケールを使用時、フィードバックスケールから読み込んだZ相カウンタ値を0~F[hex]で表示します。 ※Pr3.26「フィードバックスケール&CS方向反転」の値に依存せず、スケールから読み込んだ値をそのまま表示します。 本機能は、シリアルインクリメンタルフィードバックスケールの場合のみ有効であり、A/B/Z相、アブソリュートのスケールでは「nA」(not Available)を表示します。
8	磁極位置推定精度	磁極位置推定実行時の推定精度を0~B4[hex](電気角:0~180[°])で表示します。 例) 表示が「A」のとき、 磁極位置推定精度が電気角で±10[°]以内であることを意味します。 ※本数値が小さいほど、精度が良いことを意味します。 ※本精度は磁極位置推定方式から推定される精度であり、実精度を保証するものではありません。参考値としてご使用ください。 ※磁極位置推定未完了時は「b4」が表示されます。 ※磁極位置推定実行中は「b4」が表示されます。 ※磁極位置推定エラー時は「b4」が表示されます。 ※Pr9.20「磁極検出方式選択」≠2(磁極位置推定方式以外)では「0」が表示されます。

(続く)

Pr7.00	LED 表示内容	備考
9	CS 信号、動作方向	<p>Pr9.20「磁極検出方式選択」=1(CS 信号方式)を選択時、右桁に CS 信号状態、左桁に動作方向状態を表示します。</p> <p>・CS 信号状態 上から CS1, 2, 3 を表し、ON で「—」を表示し、OFF では表示しません。 なお、CS 信号は Pr3.26 の反転処理前の信号(原信号)で表示します。</p>  <p>・動作方向状態 正方向動作中(実速度が+30r/min 以上)の時、左上が点灯、 負方向動作中(実速度が-30r/min 以下)の時、左下が点灯、 停止時(上記以外)の時、中央が点灯します。</p>  <p>Pr9.20=1 以外を選択時は「nA」を表示します。</p>
10	オーバーロード負荷率	<p>0~FF[hex]で表示します。定格負荷に対する比率[%]を表示します。 負荷率がFF[hex]より大きい場合は「nA」(not Available)を表示します。</p>
上記 以外	メーカー使用(使用禁止)	—

前面パネル部7セグメントLEDの表示仕様を下图に示します。



## 3-2-2 ALM LEDとSRVON LED

V 枠では簡易的な状態確認用として、ALM LED と SRVON LED が搭載されています。

表示	説明	表示色	状態	内容
ALM	アラーム LED	赤	点灯	アラーム発生
			消灯	正常
SRVON	サーボオン LED	緑	点灯	モータサーボ ON 状態
			消灯	モータサーボ OFF 状態

## 3-3 ネットワークステータスLED

ネットワークステータス LED (COM/LINK) の表示状態とその内容を下表に示します。

## ■COM LED

表示状態	内容				
	RTEX 通信状態	Pr7.23のbit4 = 0		Pr7.23のbit4 = 1	
		RTEX通信IC状態	通信とサボ 同期確立状態	RTEX通信IC状態	通信とサボ 同期確立状態
消灯	未確立	・ INITIAL	依存しない	・ INITIAL	未確立
緑点滅	確立 処理中	・ RING_CONFIG ・ READY		・ RING_CONFIG ・ READY ・ RUNNING	未確立
緑点灯	確立	・ RUNNING		・ RUNNING	確立
赤点滅	RTEX 通信関連のクリア可能アラームが発生 ※Err84.0「RTEX 通信タイムアウト異常保護」のみにて回避動作を行う場合 (Pr6.85「回避動作条件設定」bit7-4 =1)は、Err84.0が発生しないため赤点滅しません。機能拡張版3以前のバージョンでは非対応になります。				
赤点灯	RTEX 通信関連のクリア不可アラームが発生				

## ■LINK LED

表示状態	内容
消灯	未接続 (送信側ノードの電源未投入またはケーブル断線など)
緑点灯	正常接続 (送信側ノードの TX と自ノードの RX が電氣的に正常に接続)

- ・ RTEX 通信関連以外のアラーム (例えば Err. 16.0) 発生時に重複して RTEX 通信関連のアラームが発生した場合には、COM LED は上記に従い赤点滅もしくは赤点灯に変化します。  
ただし、その場合は、7セグメント LED は先に発生した RTEX 通信関連ではないアラームの表示を続けるので注意してください。
- ・ 実際のケーブルの接続状況に関わらず、電源投入時やリセットコマンドを指令した直後には、一瞬、LINK LED が点灯しますが、これはサーボアンプ内部の初期化処理によるものであり、異常ではありません。
- ・ Pr7.23「RTEX 機能拡張設定2」の bit4 の設定により COM LED の点灯条件を変更することが可能です。

## 3-4 モニタ信号出力機能

[V 枠]では使用できません。

各種モニタ用に前面パネルのアナログモニタ用コネクタ(X 7)から2種類のアナログ信号を出力できます。出力するモニタの種類とスケーリング(出力ゲイン設定)はそれぞれパラメータで任意に設定することができます。

## ■関連するパラメータ

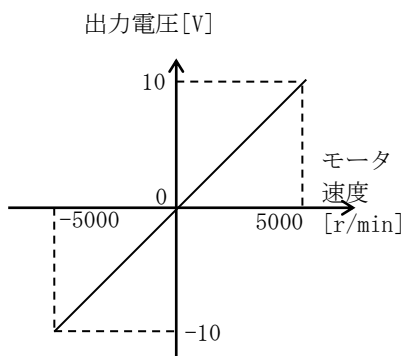
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	16	A	アナログモニタ 1 種類	0~28	—	アナログモニタ 1 のモニタ種類を選択します。 * 次ページを参照。
4	17	A	アナログモニタ 1 出力ゲイン	0~ 214748364	[Pr4. 16 の モニタ単位]/V	アナログモニタ 1 の出力ゲインを設定します。 Pr4. 16=0「モータ速度」の場合、 モータ速度[r/min]=Pr4. 17 設定値で 1V 出力します。
4	18	A	アナログモニタ 2 種類	0~28	—	アナログモニタ 2 のモニタ種類を選択します。 * 次ページを参照。
4	19	A	アナログモニタ 2 出力ゲイン	0~ 214748364	[Pr4. 18 の モニタ単位]/V	アナログモニタ 2 の出力ゲインを設定します。 Pr4. 18=4「トルク指令」の場合、 トルク指令[%]=Pr4. 19 設定値で 1V 出力します。
4	21	A	アナログモニタ 出力設定	0~2	—	アナログモニタの出力方式を選択します。 0: 符号つきデータ出力 -1.0V~1.0V 1: 絶対値データ出力 0V~1.0V 2: オフセット付きデータ出力 0V~1.0V (5V 中心)

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

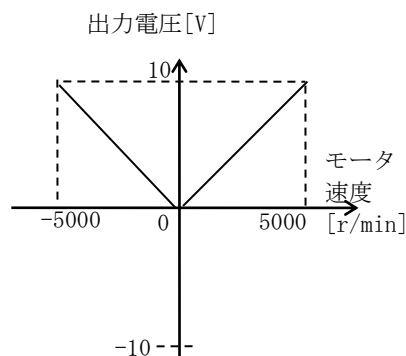
## (1) Pr4. 21「アナログモニタ出力設定」について

Pr4. 21=0、1、2 の時の出力仕様を下記図にそれぞれ示します。

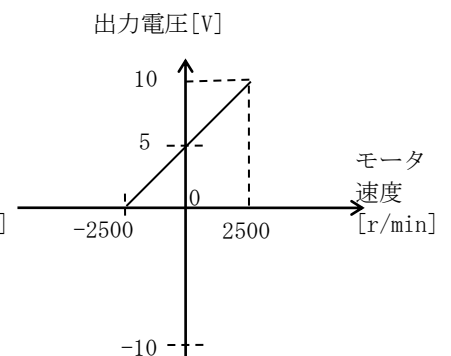
Pr4. 21=0 符号付きデータ出力  
(出力範囲 -1.0V~1.0V)



Pr4. 21=1 絶対値データ出力  
(出力範囲 0~1.0V)



Pr4. 21=2 オフセット付きデータ出力  
(出力範囲 0~1.0V)



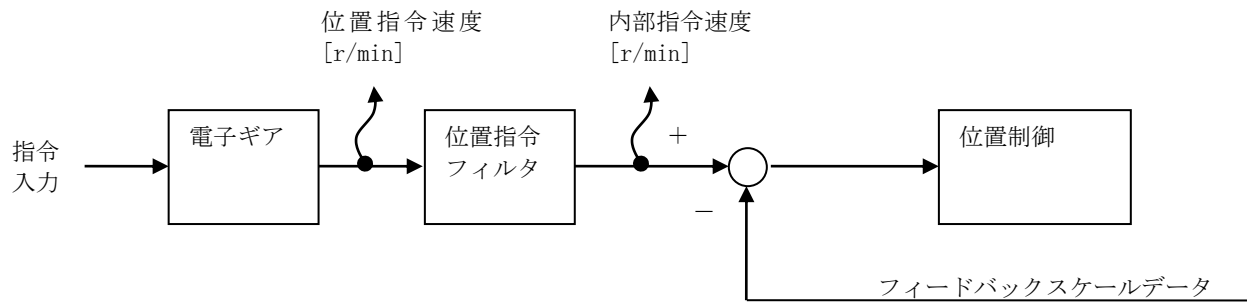
\* モニタ種類がモータ速度、変換ゲインが 500 (1V=500r/min) の場合

- (2) Pr4.16「アナログモニタ1種類」、Pr4.18「アナログモニタ2種類」で設定されるモニタ種類の表を下記に示します。Pr4.17「アナログモニタ1出力ゲイン」、Pr4.19「アナログモニタ2出力ゲイン」ではそれぞれの種類の単位に応じて変換ゲインを設定します。ゲイン設定=0のときは、下記表の右端に記載してあるゲインが自動的に適用されます。

Pr4.16 / Pr4.18	モニタ種類	単位	Pr4.17/Pr4.19=0 に設定時の出力ゲイン [1/V]
0	モータ速度	r/min	500
1	位置指令速度 *2	r/min	500
2	内部位置指令速度 *2	r/min	500
3	速度制御指令	r/min	500
4	トルク指令	%	33
5	指令位置偏差 *3	pulse(指令単位)	3000
6	フィードバックスケール 偏差 *3	pulse (フィードバックスケール単位)	3000
7	予約	-	-
8	予約	-	-
9	PN間電圧	V	80
10	回生負荷率	%	33
11	モータ負荷率	%	33
12	正方向トルクリミット	%	33
13	負方向トルクリミット	%	33
14	速度制限値	r/min	500
15	イナーシャ比	%	500
16	予約	-	-
17	予約	-	-
18	予約	-	-
19	予約	-	-
20	アンプ温度	℃	10
21	予約	-	-
22	予約	-	-
23	移動指令状態 *4	-	-
24	ゲイン選択状態 *4	-	-
25	位置決め完了状態	0:位置決め未完了 1:位置決め完了	*6
26	アラーム発生有無	0:アラーム未発生 1:アラーム発生	*6
27	モータ消費電力	W	100
28	モータ消費電力量*5	Wh	100

\*1 モニタデータの正負方向は基本的には Pr0.00「動作方向設定」に従います。

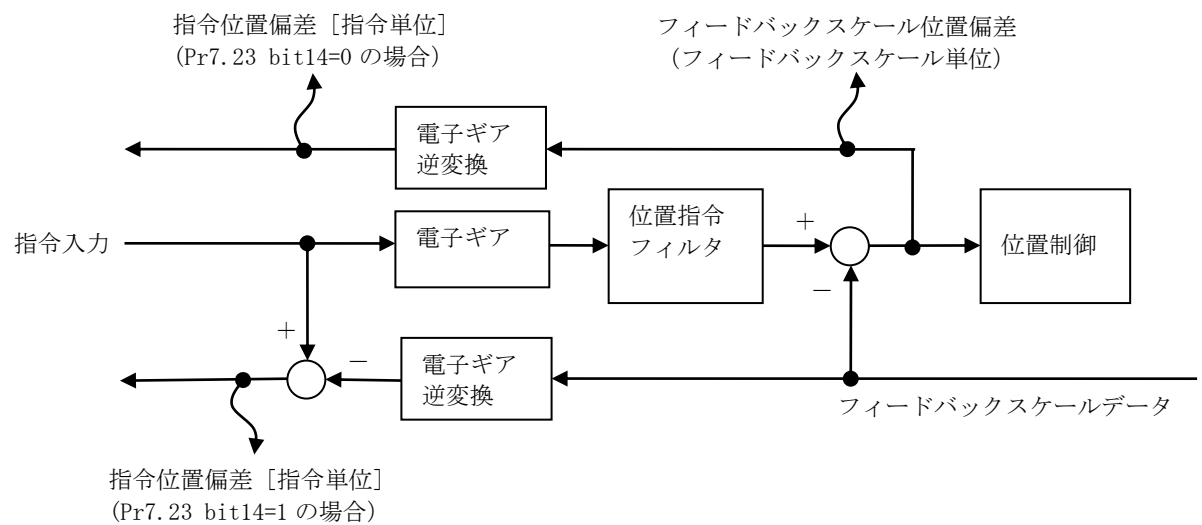
- \*2 指令入力に対する位置指令フィルタ（スムージング、FIRフィルタ）の前を位置指令速度、フィルタ後を内部指令速度としています。



- \*3 RTEX 通信タイプ (MINAS-A6NL シリーズ) は、指令位置偏差の算出方法 (基準) を設定することができます。Pr7.23 「RTEX 通信機能拡張設定 2」の指令位置偏差出力切替 (bit14) の設定により、下記のとおりに切り替わります。

Pr7.23 bit14=0 : 位置指令フィルタ後の指令入力に対する偏差

Pr7.23 bit14=1 : 位置指令フィルタ前の指令入力に対する偏差



- \*4 モニタ種類 No. 23、24 についてはデジタル信号をアナログモニタを使用してモニタするため、Pr4.17 「アナログモニタ 1 出力ゲイン」、Pr4.19 「アナログモニタ 2 出力ゲイン」の設定にかかわらず、下表の出力となります。

Pr4.16 /Pr4.18	モニタ種類		出力電圧	
			0[V]	+5[V]
23	移動指令 状態	プロファイル 位置制御 (PP)	プロファイル動作中	プロファイル動作停止中
		サイクリック 位置制御 (CP)	指令更新周期間 移動指令 ≠ 0	指令更新周期間 移動指令 = 0
		サイクリック 速度制御 (CV)	速度指令 ≠ 0	速度指令 = 0
		サイクリック トルク制御 (CT)	トルク指令 ≠ 0	トルク指令 = 0
24	ゲイン選択状態		第 2 ゲイン (第 3 ゲイン含む)	第 1 ゲイン

- \*5 30 分あたりのモータ消費電力量を出力します。30 分経過すると値を更新します。

(例) モータ消費電力 10W で 30 分動作した場合

$$10[\text{W}] \times 0.5[\text{h}] = 5[\text{Wh}]$$

- \*6 Pr4.17、Pr4.19 の設定にかかわらず、単位 0 で 0V、単位 1 で 5V の出力ゲインとなります。



## 4. 基本機能

### 4-1 動作方向の設定

位置指令／速度指令／トルク指令の方向に対するモータ動作方向を切替えることができます。

#### ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
0	00	C	動作方向設定	0～1	—	指令の方向とフィードバックスケールカウント方向の関係を設定します。 0 : 正方向指令でフィードバックスケールカウント方向が負方向に動作 1 : 正方向指令でフィードバックスケールカウント方向が正方向に動作

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

- ・Pr0.00「動作方向設定」は下記手順により設定してください。

#### 【手順 1】

まず最初に Pr3.26「フィードバックスケール&CS 方向反転」を設定してください。

設定方法は 4-7-1-4 フィードバックスケールの方向設定をご参照ください。

設定後は EEPROM に書込み、電源を再投入してください。

#### 【手順 2】

Pr0.00=1 に設定し、EEPROM に書込み、電源を再投入してください。

(出荷設定は Pr0.00=1 なので、出荷状態であればこの手順は不要です。)

#### 【手順 3】

サーボオフ（モータ通電オフ）状態で、装置として正方向としたい方向にモータを動かしてください。そのときのフィードバックスケールカウント方向を確認し、その方向が負方向であれば Pr0.00=0 に、正方向であれば Pr0.00=1 に設定してください。

設定後は EEPROM に書込み、電源を再投入してください。

フィードバックスケールカウント方向は PANATERM のモニタ画面の「スケールパルス総和」の値の変化方向で確認ができます。

本仕様書上で正方向／負方向と表現されている部分につきましては、ここで設定した方向を指します。例として正方向駆動禁止入力、負方向駆動禁止入力との関係表を下記に示します。

Pr0.00	指令方向	フィードバック スケール方向 *1)	正方向 駆動禁止入力	負方向 駆動禁止入力
0	正方向	負方向	有効	—
0	負方向	正方向	—	有効
1	正方向	正方向	有効	—
1	負方向	負方向	—	有効

\*1) 本表のフィードバックスケール方向は上記【手順 3】の Pr0.00 を設定する前 (Pr0.00=1) の段階で確認した方向となります。Pr0.00 を正しく設定することにより、指令方向とフィードバックスケール方向が一致します。

本パラメータを変更すると、Pr7.23「RTEX 機能拡張設定 2」の bit3 の変更が必要になる場合があります。必ず上位コントローラの仕様を確認してください。

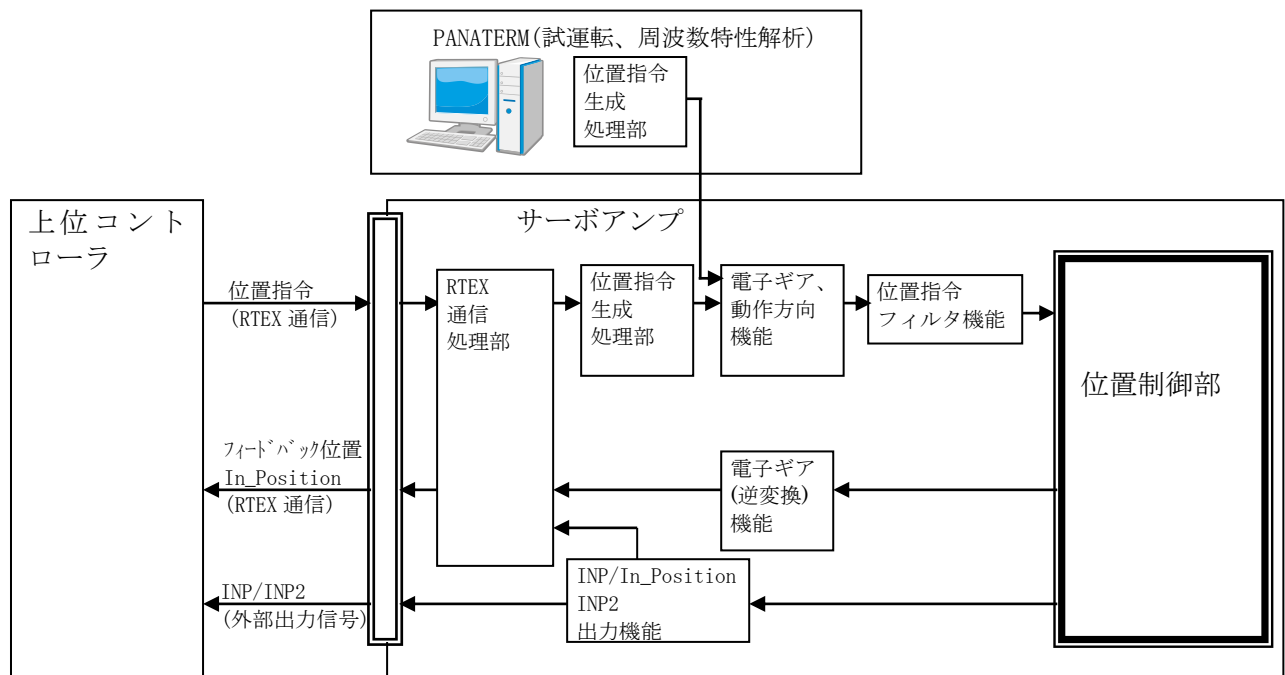
#### 4-2 位置制御

上位コントローラから入力された RTEX 通信コマンドの位置指令に基づき位置制御を行います。  
ここでは、位置制御使用時の基本的な設定について説明します。

アンプの動作状態によっては、上位装置からの指令に関わらず、アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わります。

【アンプ内部で強制的に位置制御モードに切り替わる条件】

- ・セットアップ支援ソフトの周波数特性解析時  
(位置ループ特性では位置制御、速度閉ループ特性とトルク速度(垂直)では速度制御、トルク速度(通常)ではトルク制御になります)
- ・セットアップ支援ソフトの試運転動作時 (強制的に位置制御になります)
- ・各種シーケンス動作 (6-3 項) において、「強制的に位置制御とする」という記載がある状態
- ・回避動作中(強制的に位置制御になります)



##### 4-2-1 指令入力処理

RTEX 通信のコマンドにより位置指令を入力します。

位置制御モードとして、目標位置、目標速度、加減速度を指定しサーボアンプ内部で位置指令を生成するプロファイル位置制御(PP)と、上位コントローラにて位置指令を生成し、指令位置を指令更新周期にて更新するサイクリック位置制御(CP)があり、RTEX 通信コマンドにて切り替えます。

詳細については技術資料の RTEX 通信仕様編 (5-3, 5-4 項)をご参照ください。

#### 4-2-2 電子ギア機能

電子ギアは上位コントローラから入力された位置指令にパラメータで設定された電子ギア比を掛けた値を位置制御部への位置指令とする機能です。本機能を用いることにより、指令単位あたりのモータの移動量を任意に設定することができます。

なお、通信周期 250us 以下の場合は 1/1 固定で使用してください。

##### ■関連するパラメータ

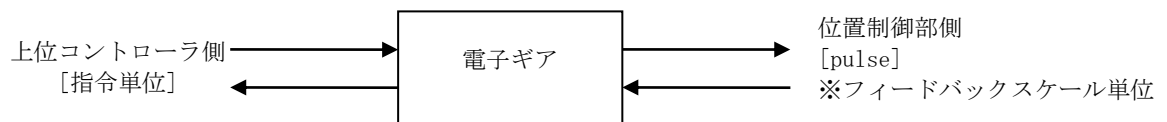
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
0	09	C	電子ギア分子	0～ 1073741824	—	電子ギア比の分子を設定します。*2)
0	10	C	電子ギア分母	1～ 1073741824	—	電子ギア比の分母を設定します。*2)

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

\*2) 上記電子ギア比は 1/1000～8000 倍の範囲でご使用ください。電子ギア比が範囲外に設定された場合は Err93.0「パラメータ設定異常保護」が発生します。

##### ■指令単位について

指令単位は、上位コントローラ側から電子ギアに入力する位置指令の単位です。



Pr0.09	Pr0.10	電子ギア処理
0	— (影響なし)	<p>位置指令入力 → <math>\frac{1}{1}</math> → 位置指令</p> <p>*Pr0.09 が 0 の場合は、分子・分母ともに 1 として上図処理が行われます。</p>
1～1073741824	1～1073741824	<p>位置指令入力 → <math>\frac{\text{【Pr0.09 設定値】}}{\text{【Pr0.10 設定値】}}</math> → 位置指令</p>

## 4-2-3 位置指令フィルタ機能

電子ギア後の位置指令を滑らかにしたい場合に指令フィルタを設定します。

制約事項などの詳細については技術資料の RTEX 通信仕様編 (7-6-2 項)を参照してください。

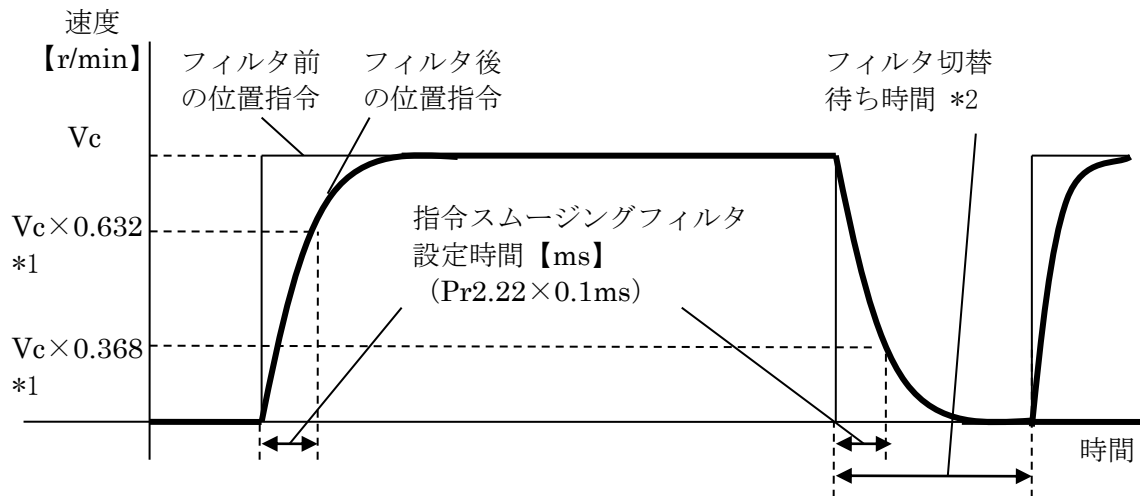
## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
2	22	B	指令 スムージング フィルタ	0~10000	0.1ms	位置指令に対する 1 次遅れフィルタの時定数を設定します。 2 自由度制御時は、指令応答フィルタとして機能します。 詳細については、5-2-14 「2 自由度制御モード(位置制御時)」 5-2-15 「2 自由度制御モード(速度制御時)」をご参照ください。
2	23	B	指令 FIR フィルタ	0~10000	0.1ms	位置指令に対する F I R フィルタの時定数を設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## ・Pr2.22 「指令スムージングフィルタ」について

従来制御時、目標速度  $V_c$  の方形波指令に対し、下記図のように 1 次遅れフィルタの時定数を設定します。  
2 自由度制御時、指令応答フィルタの時定数を設定します。詳細は、5-2-14, 5-2-15 項を参照してください。



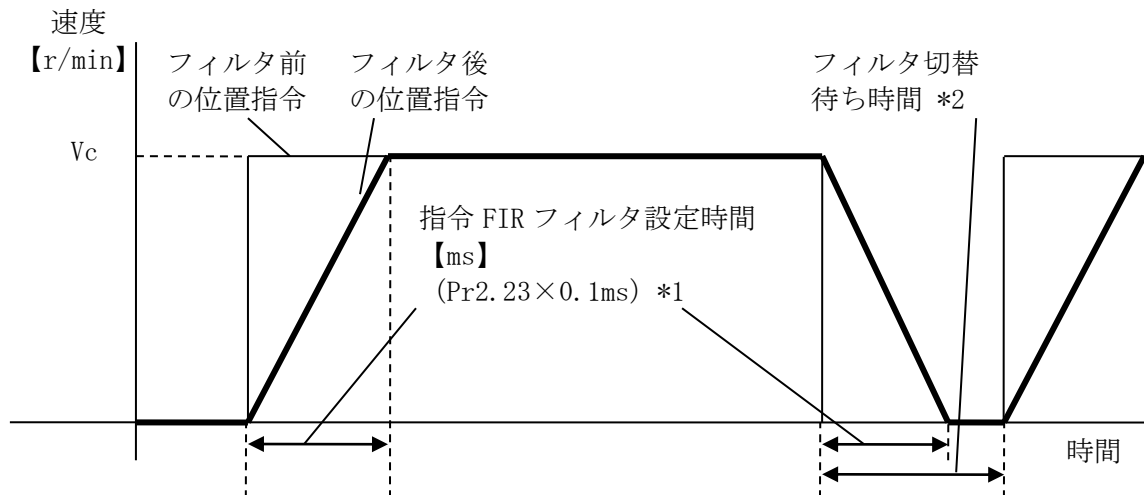
\*1 実際のフィルタ時定数は（設定値×0.1ms）に対し、100ms 未満では絶対誤差で最大 0.4ms、20ms 以上では相対誤差で最大 0.2%の誤差があります。

\*2 Pr2.22 「指令スムージングフィルタ」の設定値の切替は、位置決め完了出力中で、かつ一定時間（0.125ms）あたりの位置指令が 0 の状態から 0 以外の状態に変化した指令の立ち上がり時に行われます。  
速度制御、又はトルク制御中に Pr2.22 「指令スムージングフィルタ」の設定値を変更後、制御モードを位置制御に切り替えても設定は切り替わりません。  
特にフィルタ時定数を小さくなる方に変更した場合に、位置決め完了範囲を大きく設定した場合、上記時点でフィルタ内に溜まりパルス（フィルタ前の位置指令からフィルタ後の位置指令を引いた値を時間で積分した面積）が残っていると、切替直後にこれが急激に払い出され本来の位置に戻ろうとするため、一時本来の指令速度より高い速度でモータが動く場合があります。ご注意ください。

\*3 Pr2.22 「指令スムージングフィルタ」の設定値を変更してから、内部計算に適用されるまでは遅延があり、その間に\*2 の切替タイミングがきたときは、変更が保留される場合があります。

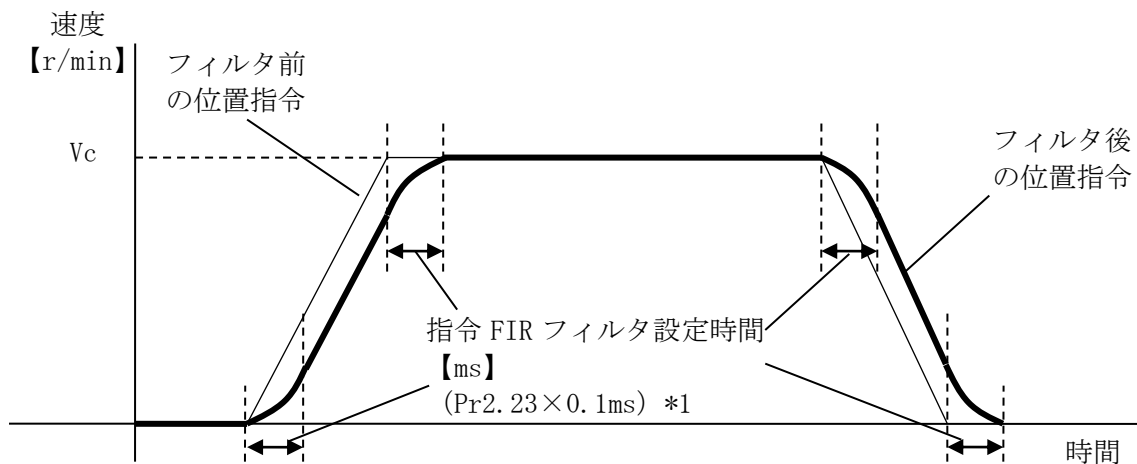
・Pr2.23「指令 FIR フィルタ」について

目標速度  $V_c$  の方形波指令に対し、下記図のように  $V_c$  までの到達時間を設定します。



- \*1 実際の移動平均時間は（設定値 $\times 0.1\text{ms}$ ）に対し、10ms 未満では絶対誤差で最大 0.2ms、10ms 以上では相対誤差で最大 1.6%の誤差があります。
- \*2 Pr2.23「指令 FIR フィルタ」の設定値の変更は、指令パルスを停止し、かつフィルタ切替待ち時間経過後に行ってください。フィルタ切替待ち時間は、10ms 以下では（設定値 $\times 0.1\text{ms} + 0.25\text{ms}$ ）、10ms 以上では（設定値 $\times 0.1\text{ms} \times 1.05$ ）となります。位置指令入力中に Pr2.23「指令 FIR フィルタ」の設定値を変更した場合は、変更内容はすぐには反映されず、次に位置指令なし状態がフィルタ切替待ち時間継続した後に更新されます。
- \*3 Pr2.23「指令 FIR フィルタ」の設定値を変更してから、内部計算に適用されるまでは遅延があり、その間に\*2の切替タイミングがきたときは、変更が保留される場合があります。

位置指令が台形波の場合には、フィルタ通過後の波形は S 字形状になります。



## 4-2-4 位置決め完了出力 (INP/INP2) 機能

位置決め完了状態を外部出力信号である位置決め完了出力 (INP) または位置決め完了出力 2 (INP2) で確認することができます。

位置制御における位置偏差カウンタ値の絶対値がパラメータで設定された位置決め完了範囲以下のときに ON になります。また、位置指令の有無を判定条件に加えるなどの設定も可能です。

また、RTEX 通信ステータスの位置決め完了 (In\_Position) においても位置決め完了状態を確認することができます。詳細については技術資料の RTEX 通信仕様編 (4-3-3 項) をご参照ください。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	31	A	位置決め完了範囲	0～ 2097152	指令 単位	<p>位置決め完了信号 (INP) を出力する位置偏差の閾値を設定します。出荷時の設定単位は指令単位ですが、Pr5.20「位置設定単位選択」でフィードバックスケール単位に変更することができます。ただし、その場合、Pr0.14「位置偏差過大設定」の単位もあわせて変更されるためご注意ください。</p> <p>位置偏差の値は Pr7.23 bit14 の設定で位置指令フィルタ前後の指令を切替えることができます。</p> <p>(注) RTEX 通信ステータスの位置決め完了 (In_Position) の検出閾値としても本設定値を使用します。ただし Pr7.24「RTEX 機能拡張設定3」bit3=1 の場合は Pr5.20 の値に関わらず常に指令単位となります。</p>
4	32	A	位置決め完了出力設定	0～10	—	<p>位置決め完了信号 (INP) を出力する条件を選択します。</p> <p>位置指令の有無は、設定値 1～5 は位置指令フィルタ後の指令、6～10 は位置指令フィルタ前の指令で判断します。</p> <p>位置偏差の値は Pr7.23 bit14 の設定で位置指令フィルタ前後の指令を切替えることができます。</p> <p>0 : 位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。</p> <p>1, 6 : 位置指令がないとき、かつ位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。</p> <p>2, 7 : 位置指令がないとき、かつゼロ速度検出信号が ON、かつ位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。</p> <p>3, 8 : 位置指令がないとき、かつ位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。その後、Pr4.33「INP ホールド時間」経過するまで ON の状態を保持します。INP ホールド時間経過後はそのときの位置指令や位置偏差の状況に応じて INP 出力を ON/OFF します。</p> <p>4, 9 : 指令あり→なしの変化から Pr4.33「INP ホールド時間」で設定された遅延時間経過後に位置決め完了判定を開始し、位置指令がなし、かつ位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。</p> <p>5, 10 : 位置指令あり→なしの変化後、位置決め完了範囲内になってから Pr4.33「INP ホールド時間」で設定された位置決め判定遅延時間経過後に位置決め完了判定を開始し、位置指令がなし、かつ位置偏差が Pr4.31「位置決め完了範囲」以下で ON します。</p> <p>(注) RTEX 通信ステータスの位置決め完了 (In_Position) の検出条件も本設定値を使用します。</p>

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	33	A	INP ホールド時間	0～30000	ms	<p>・Pr4.32「位置決め完了出力設定」=3,8のときのホールド時間を設定します。</p> <p>0 : ホールド時間は無限大となり、次の位置指令が入るまでON状態を継続します。</p> <p>1～30000 : 設定値[ms]だけON状態を継続します。ただし、ホールド中に位置指令が入るとOFF状態となります。</p> <p>・Pr4.32「位置決め完了出力設定」=4,5,9,10のときは位置決め判定遅延時間となります。</p> <p>0 : 位置決め判定遅延時間はなしとなり、位置指令あり→なしで即位置決め完了判定を開始します。</p> <p>1～30000 : 設定値[ms]だけ位置決め判定開始時間を遅らせます。但し、遅延時間中に位置指令が入ると遅れ時間はリセットされ、その位置指令が0になってから再度遅延時間の計測が0から開始されます。</p> <p>(注)RTEX 通信ステータスの位置決め完了(In_Position)の検出条件も本設定値を使用します。</p>
4	42	A	第2位置決め完了範囲	0～2097152	指令単位	<p>位置決め完了信号2(INP2)を出力する位置偏差の閾値を設定します。INP2はPr4.32「位置決め完了出力設定」によらず、常に位置偏差が本設定値以下でONします。(位置指令の有無等による判定は行いません。)</p> <p>出荷時の設定単位は指令単位ですが、Pr5.20「位置設定単位選択」でフィードバックスケール単位に変更することができます。ただし、その場合、Pr0.14「位置偏差過大設定」の単位もあわせて変更されるためご注意ください。</p> <p>位置偏差の値はPr7.23 bit14の設定で位置指令フィルタ前後の指令を切替えることができます。</p>
5	20	C	位置設定単位選択	0～1	—	<p>位置決め完了範囲、位置偏差過大警告設定の設定単位を選択します。</p> <p>0 : 指令単位    1 : フィードバックスケール単位</p> <p>(注)RTEX 通信ステータスの位置決め完了の検出閾値は本設定値に関わらず常に指令単位となります。</p>
6	10	B	機能拡張設定	-32768～32767	—	<p>bit7 : INP 出力制限</p> <p>0 : 無効</p> <p>1 : 有効</p> <p>有効にすると、Pr9.20「磁極検出方式選択」=2(磁極位置推定方式)の場合、磁極位置推定が完了するまでは位置決め完了信号(INP)、位置決め完了信号2(INP2)ともに<b>強制的にOFF</b>となります。</p>
7	23	B	RTEX 機能拡張設定 2	-32768～32767	—	<p>bit14:位置偏差[指令単位]出力設定</p> <p>0 : 内部指令位置(フィルタ後)[指令単位]－ 実位置[指令単位]</p> <p>1 : 内部指令位置(フィルタ前)[指令単位]－ 実位置[指令単位]</p>
7	24	C	RTEX 機能拡張設定 3	-32768～32767	—	<p>bit3 : RTEX 通信の In_Position 判定条件設定</p> <p>0 : Pr5.20にて単位を設定</p> <p>1 : 指令単位固定</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4-2-5 パルス再生機能

サーボアンプから移動量をA B相のパルスで上位コントローラに伝えることができます。  
 その際の出力分解能やB相論理をパラメータで設定することができます。  
 なお、Z相信号についてはパルス再生未対応です。

〈通信周期 0.0625[ms]の場合の制約事項〉

シリアル通信タイプのフィードバックスケール使用時のパルス再生は、自動的に無効となります。

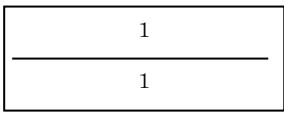
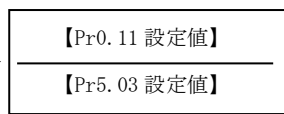
## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ	設定 範囲	単位	機能
0	11	R	パルス出力 分周分子	1～ 2097152	—	Pr0.11 を分周分子、Pr5.03 を分周分母として分周比で設定することができます。従いまして、上位側が4 通倍処理でパルスカウントをした場合は下記となります。 <b>■単位距離あたりのパルス出力分解能</b> $= (\text{Pr0.11 設定値} / \text{Pr5.03 設定値})$ $\times \text{単位距離あたりのフィードバックスケール分解能}$
5	03	R	パルス出力 分周分母	0～ 8388608	—	
0	12	R	パルス出力 論理反転	0～3	—	パルス出力のB相論理を設定します。本パラメータによりB相パルスを反転することで、A相パルスに対するB相パルスの位相関係を反転することができます。
4	47	R	パルス出力選択	0～1	—	パルス再生出力/位置コンペア出力端子から出力する信号を選択します。 0：フィードバックスケール位置出力信号 1：位置コンペア出力信号
5	33	C	パルス再生出力 限界有効設定	0～1	—	エラー検出 (Err28.0「パルス再生出力限界保護」) の有効/無効を設定します。 0：無効 1：有効
6	22	R	A B相 フィードバック スケール パルス出力方法 選択	0～1	—	A B Z パラレルフィードバックスケールのパルス再生方法を選択します。 0：A B Z パラレルフィードバックスケールからのA B相の信号をそのまま出力します。 1：A B Z パラレルフィードバックスケールからのA B相の信号を再生して出力します。

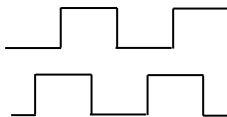
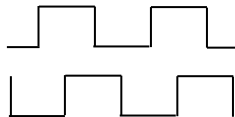
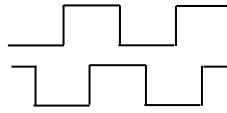
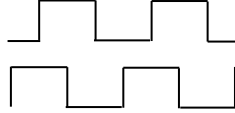
\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。



Pr0.11「パルス出力分周分子」とPr5.03「パルス出力分周分母」との組合せ表を下記に示します。

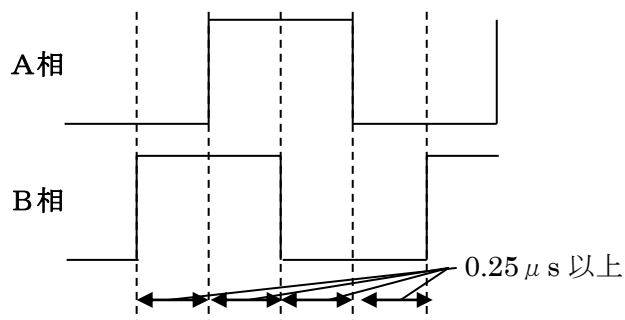
Pr0.11	Pr5.03	パルス再生出力処理	
1～2097152	0	フィードバック スケールパルス [pulse] → 	出力パルス [pulse]
		*Pr5.03=0 のときは、分周比は 1:1 になります。	
1～2097152	1～8388608	フィードバック スケールパルス [pulse] → 	出力パルス [pulse]
		*出力パルスの分解能はフィードバックスケールパルスの分解能以上にはなりません。「Pr0.11 設定値 ≤ Pr5.03 設定値」を満たす設定でご利用ください。	

Pr0.12「パルス出力論理反転」の詳細を下記に示します。

Pr0.12	B 相論理	出力ソース	正方向動作時		負方向動作時	
0, 2	非反転	フィードバック スケール	A相		A相	
			B相		B相	
1, 3	反転	フィードバック スケール	A相		A相	
			B相		B相	

■パルス再生機能に関する注意事項

- ・パルス再生出力の最高出力周波数は4 M p s（4 通倍後）となります。これを超える速度で動かした場合は正しく再生機能が動作しないことがあり、上位コントローラに正確なパルスが返らないことから、使い方によっては位置ずれの原因となりますのでご注意ください。



なお、Pr5.33「パルス再生出力限界有効設定」を有効に設定することにより、パルス再生の限界に到達した際にErr28.0「パルス再生出力限界保護」を発生させることが可能です。なお、このエラーはパルス再生の出力限界を検知して発生するようになっているため、最高出力周波数でエラー発生するものではありません。モータの動作状態（速度ムラ）によっては瞬間的に高くなった周波数で検知してエラーが発生することもあります。

#### 4-3 速度制御

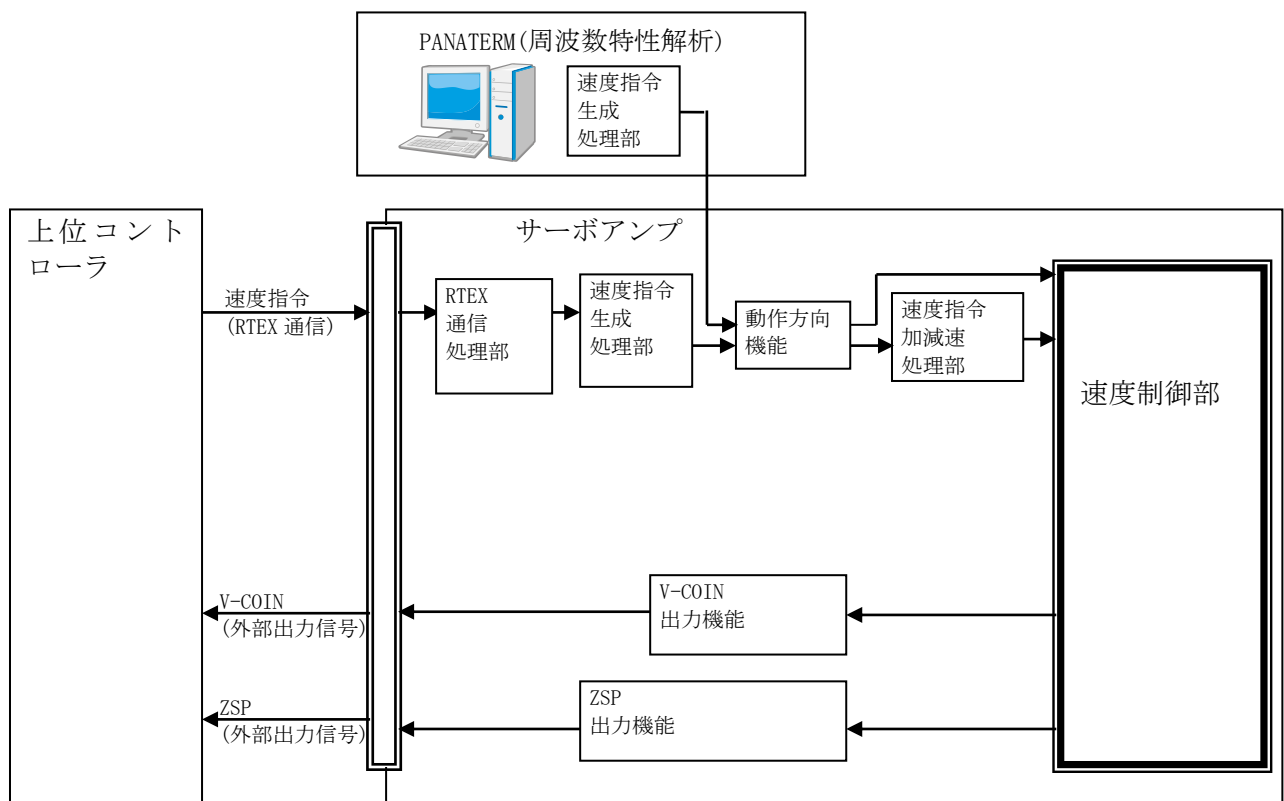
上位コントローラから入力されたRTEX通信コマンドの速度指令に基づき速度制御を行います。ここでは、速度制御使用時の基本的な設定について説明します。

速度制御モードとして、指令速度を通信周期間で更新するサイクリック速度制御モード(CV制御モード)があり、RTEX通信コマンドにて切り替えます。詳細については技術資料のRTEX通信仕様編(5-5項)をご参照ください。

アンプの動作状態によっては、上位装置からの指令に関わらず、アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わります。

【アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わる条件】

- ・セットアップ支援ソフトの周波数特性解析時  
(位置ループ特性では位置制御、速度閉ループ特性とトルク速度(垂直)では速度制御、トルク速度(通常)ではトルク制御になります)
- ・セットアップ支援ソフトの試運転動作時(強制的に位置制御になります)
- ・各種シーケンス動作(6-3項)において、「強制的に位置制御とする」という記載がある状態
- ・退避動作中(強制的に位置制御になります)



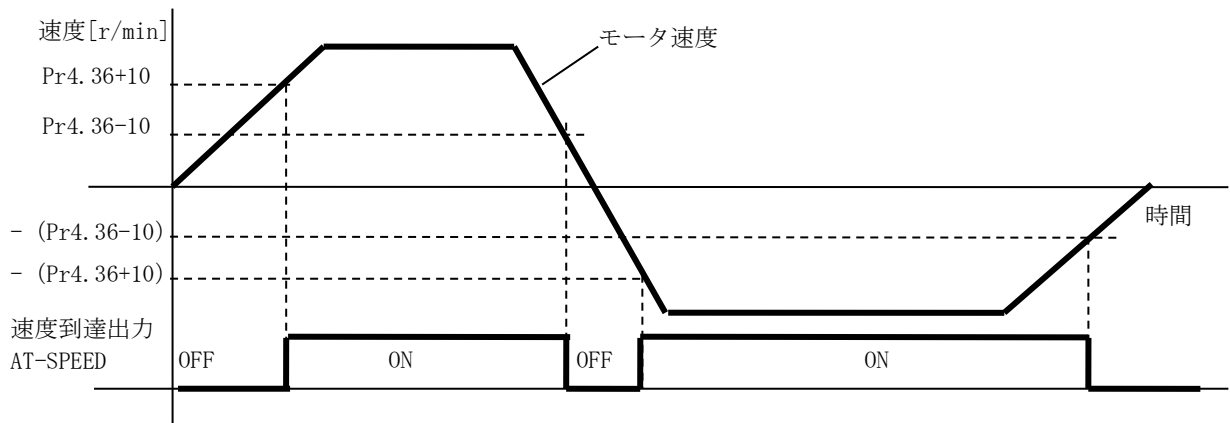
## 4-3-1 速度到達出力 (AT-SPEED)

モータ速度が Pr4.36「到達速度」に設定された速度に到達したときに外部出力信号である速度到達出力 (AT-SPEED) 信号を出力します。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	36	A	到達速度	10~20000	r/min	速度到達出力 (AT-SPEED) の検出閾値を設定します。 モータ速度が本設定値を超えた場合に速度到達出力 (AT-SPEED) を出力します。 検出には 10r/min のヒステリシスを持ちます。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。



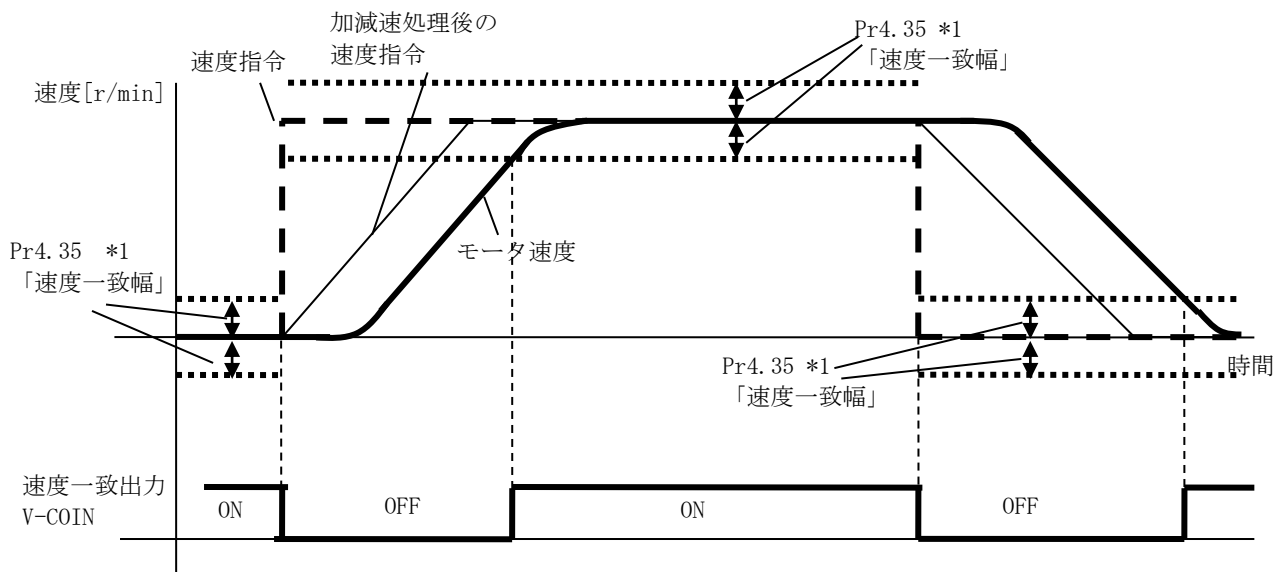
#### 4-3-2 速度一致出力 (V-COIN)

速度指令 (加減速処理前) とモータ速度が一致している場合に外部出力信号である速度一致出力 (V-COIN) を出力します。一致判定は、アンプ内部の加減速処理前の速度指令とモータ速度との差が Pr4.35 「速度一致幅」 以内であれば一致とします。

##### ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	35	A	速度一致幅	10~20000	r/min	速度一致出力 (V-COIN) の検出閾値を設定します。 速度指令とモータ速度の差が本設定値以下であれば速度一致出力 (V-COIN) を出力します。 検出には 10r/min のヒステリシスがあります。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。



\*1 速度一致検出は 10r/min のヒステリシスを持つため、実際の検出幅は下記となります。

速度一致出力 OFF→ON時の閾値 (Pr4.35-10)r/min  
ON →OFF時の閾値 (Pr4.35+10)r/min

## 4-3-3 速度指令加減速設定機能

速度指令入力に対し、アンプ内部で加速・減速をつけたものを速度指令として速度制御を行います。ステップ状の速度指令を入力する場合のソフトスタートが可能となります。また、加速度変化によるショックを低減させたい場合はS字加減速機能を使用することもできます。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
3	12	B	加速時間設定	0~10000	ms/ (1000r/min)	速度指令入力に対する加速処理の加速時間を設定します。
3	13	B	減速時間設定	0~10000	ms/ (1000r/min)	速度指令入力に対する減速処理の減速時間を設定します。
3	14	B	S字加減速設定	0~1000	ms	速度指令入力に対する加減速処理のS字時間を設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

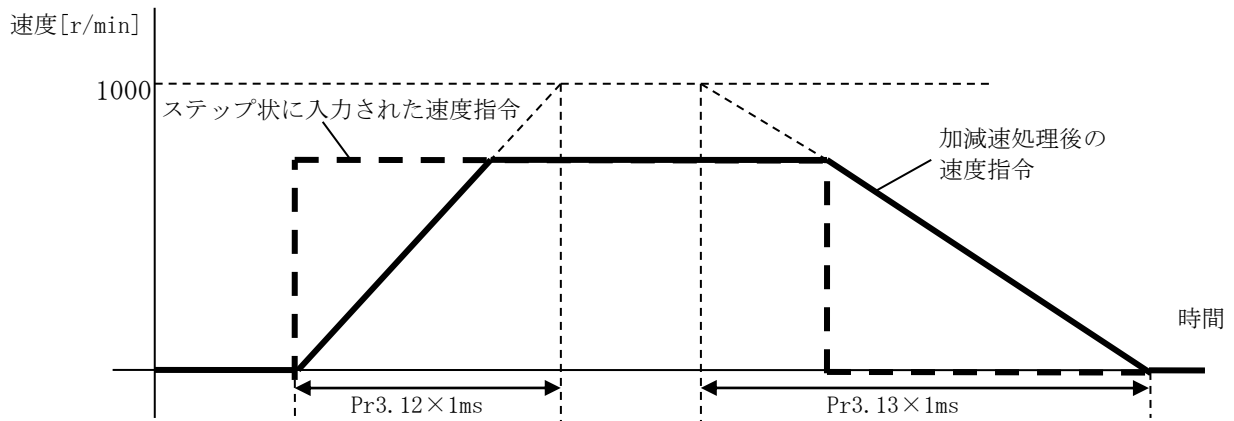
注) アンプ外部で位置ループを構成されている場合は加速・減速時間設定は使用しないでください。上記全ての設定値を0でご使用ください。

## ・Pr3.12「加速時間設定」、Pr3.13「減速時間設定」について

ステップ状の速度指令が入力された場合に、速度指令が1000r/minに到達するまでの時間をPr3.12「加速時間設定」に設定します。また、速度指令が1000r/minから0r/minに到達するまでの時間をPr3.13「減速時間設定」に設定します。加減速に要する時間は、速度指令の目標値を $V_c$ [r/min]とすると、下記計算式で算出できます。

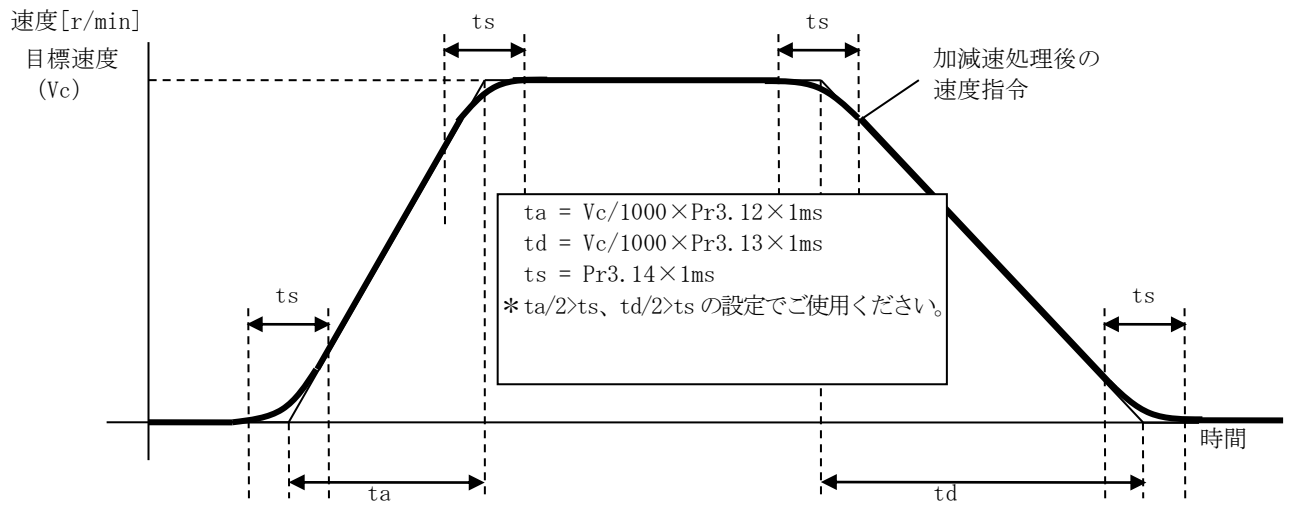
$$\text{加速時間[ms]} = V_c / 1000 \times \text{Pr3.12} \times 1\text{ms}$$

$$\text{減速時間[ms]} = V_c / 1000 \times \text{Pr3.13} \times 1\text{ms}$$



• Pr3.14 「S字加減速設定」について

Pr3.12「加速時間設定」、Pr3.13「減速時間設定」で設定された加減速時間に対し、加減速時の変曲点を中心とする時間幅でS字部の時間を設定します。



#### 4-4 トルク制御

上位コントローラから入力された RTEX 通信コマンドのトルク指令に基づきトルク制御を行います。ここでは、トルク制御使用時の基本的な設定について説明します。トルク制御には、トルク指令の他に速度制限指令が必要となります。モータの回転速度が速度制限値以上にならないように制御します。トルク制御モードとして、指令トルクを通信周期間で更新するサイクリックトルク制御モード(CT 制御モード)があり、RTEX 通信コマンドにて切り替えます。詳細については技術資料の RTEX 通信仕様編 (5-6 項)をご参照ください。

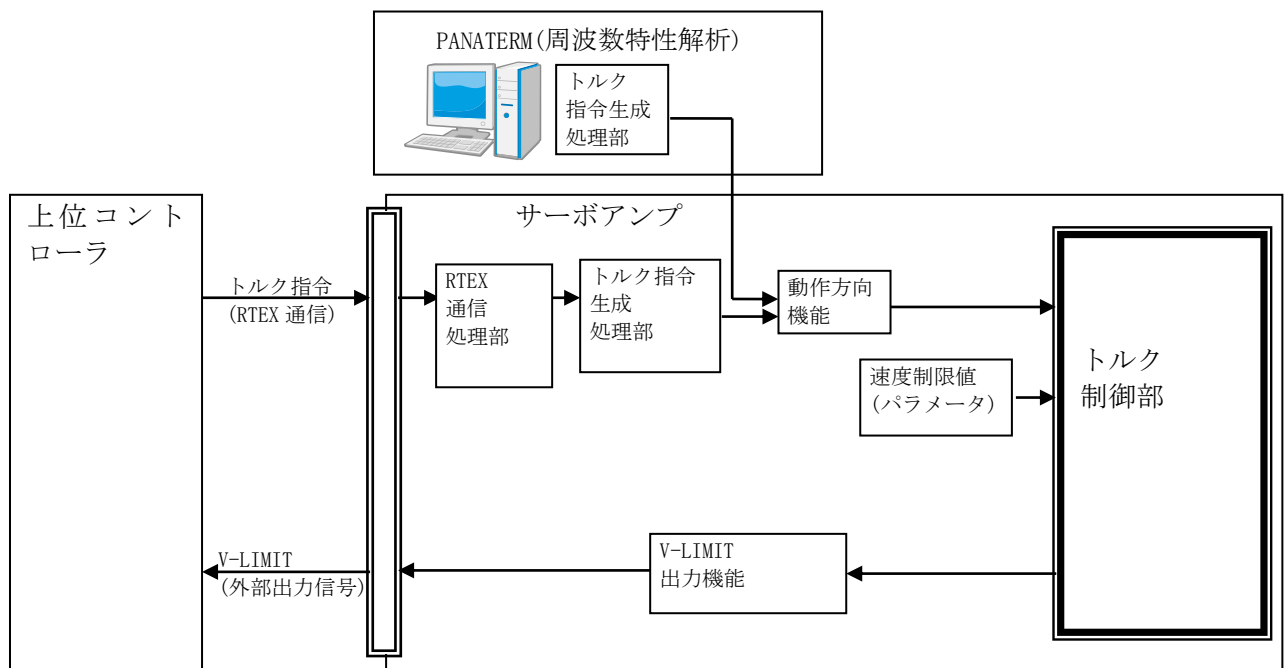
アンプの動作状態によっては、上位装置からの指令に関わらず、アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わります。

【アンプ内部で強制的に制御モードが切り替わる条件】

- ・セットアップ支援ソフトの周波数特性解析時  
(位置ループ特性では位置制御、速度閉ループ特性とトルク速度(垂直)では速度制御、トルク速度(通常)ではトルク制御になります)
- ・セットアップ支援ソフトの試運転動作時 (強制的に位置制御になります)
- ・各種シーケンス動作 (6-3 項) において、「強制的に位置制御とする」という記載がある状態
- ・回避動作中(強制的に位置制御になります)

注) 出荷値は 2 自由度制御モード有効のため、機能拡張版 2 以前のバージョンではトルク制御モードを使用する場合は 2 自由度制御モードを無効(Pr6.47 bit0=0)に設定してください。

注) 出荷値は速度制限値が 0 となっているため、トルク制御モードを使用する場合は速度制限値(Pr3.21/Pr3.22)を適切に設定してください。  
詳細については 4-4-1 項をご参照ください。





## 4-4-1 速度制限機能

トルク制御時の保護として速度制限を行います。

トルク制御時に速度制限値より大きな速度にならないよう制御します。

RTEX 通信速度制限切替指令(SL\_SW)による切り替えも可能です。

注) 速度制限により制御されている間は、モータへのトルク指令は上位コントローラから与えられたトルク指令どおりにはなりません。モータ速度が速度制限値になるよう速度制御された結果がモータへのトルク指令となります。

注) 重力などの外乱により、上位コントローラから与えたトルク指令と逆方向にモータが動作している場合、速度制限が効きません。

この動作が問題となる場合は、モータを停止させたい速度をPr5.13(過速度レベル設定)もしくはPr6.15(第2過速度レベル設定)に設定して、Err26.0(過速度保護)またはErr26.1(第2過速度保護)の発生によりモータが停止するようにしてください。

過速度保護の詳細については、6-3-5項を参照してください。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能		
3	17	B	速度制限選択	0～1	—	トルク制御時の速度制限値の選択方式を設定します。		
						設定値	SL_SW = 0	SL_SW = 1
						0	Pr3. 21	
						1	Pr3. 21	Pr3. 22
3	21	B	速度制限値1	0～ 20000	r/min	トルク制御時の速度制限値を設定します。 トルク制御中は速度制限値で設定された速度を超えないように制御されます。 また、内部値はPr5. 13「過速度レベル設定」、Pr6. 15「第2 過速度レベル設定」、Pr9. 10「最大過速度レベル」のうち、最も小さな設定速度で制限されます。		
3	22	B	速度制限値2	0～ 20000	r/min	Pr3. 17「速度制限選択」=1 設定時、SL_SW が 1 の場合の速度制限値を設定します。 また、内部値はPr5. 13「過速度レベル設定」、Pr6. 15「第2 過速度レベル設定」、Pr9. 10「最大過速度レベル」のうち、最も小さな設定速度で制限されます。		

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## 4-5 回生抵抗設定

[V 枠]では使用できません。

回生抵抗に関する設定について説明します。

回生抵抗の仕様詳細については、標準仕様書を参照してください。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
0	16	C	回生抵抗 外付け設定	0～3	—	<p>アンプに内蔵する回生抵抗をそのまま使用するか、あるいは内蔵抵抗を切り離し、外部に回生抵抗器を設けるかに応じて本パラメータを設定します。</p> <p>0：内蔵抵抗を使用し、回生過負荷保護を行う。  1：外付け抵抗を使用し、回生過負荷保護を行う。  2：外付け抵抗を使用するが、回生過負荷保護を行わない。  3：回生抵抗なしで使用する。（回生過負荷保護は行わない）</p> <p>※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。</p>
0	17	C	外付け 回生抵抗負荷率 選択	0～4	—	<p>外付け回生抵抗を選択時（Pr0.16=1, 2）、回生抵抗負荷率の演算方法を選択します。</p> <p>0：外付け回生抵抗の動作率100%で  回生負荷率100%とします。（A4N シリーズ互換）  1～4：メーカー使用（設定しないでください）</p> <p>※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4-6 アブソリュート設定

## 4-6-1 フィードバックスケール

アブソリュートタイプのフィードバックスケールを使用すると、電源投入後の原点復帰動作が不要なアブソリュートシステムを組むことができます。

## ■関連するパラメータ

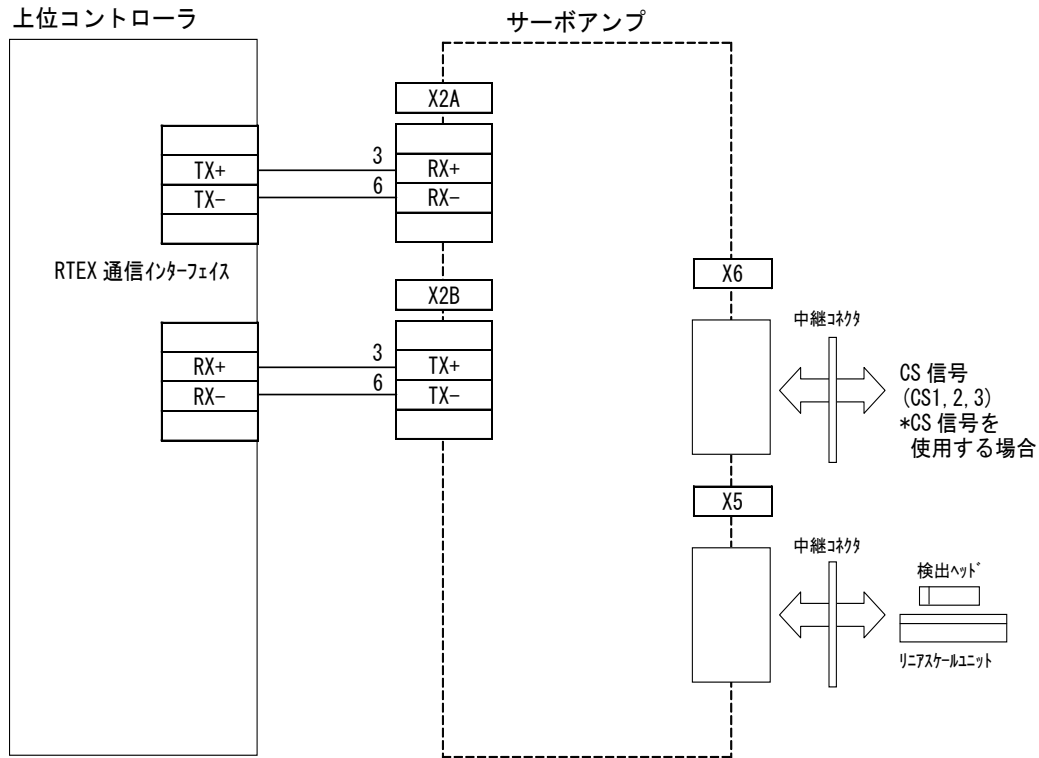
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
3	23	R	フィードバック スケールタイプ 選択	0～6	—	フィードバックスケールタイプを選択します。 0：AB相出力タイプ 1：シリアル通信タイプ（インクリ仕様） 2：シリアル通信タイプ（アブソリニア仕様） 3：メーカー使用 4：メーカー使用 5：メーカー使用 6：シリアル通信タイプ（アブソロータリ仕様）

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4-6-1-1 アブソリュートシステム構成

## RTEX 通信インターフェイスを用いたアブソリュートシステム構成(サーボアンプ 1 軸接続時の例)

アブソリュートデータは、RTEX 通信のレスポンス（アンプ→上位コントローラ）における現在位置として、上位コントローラに転送されます。

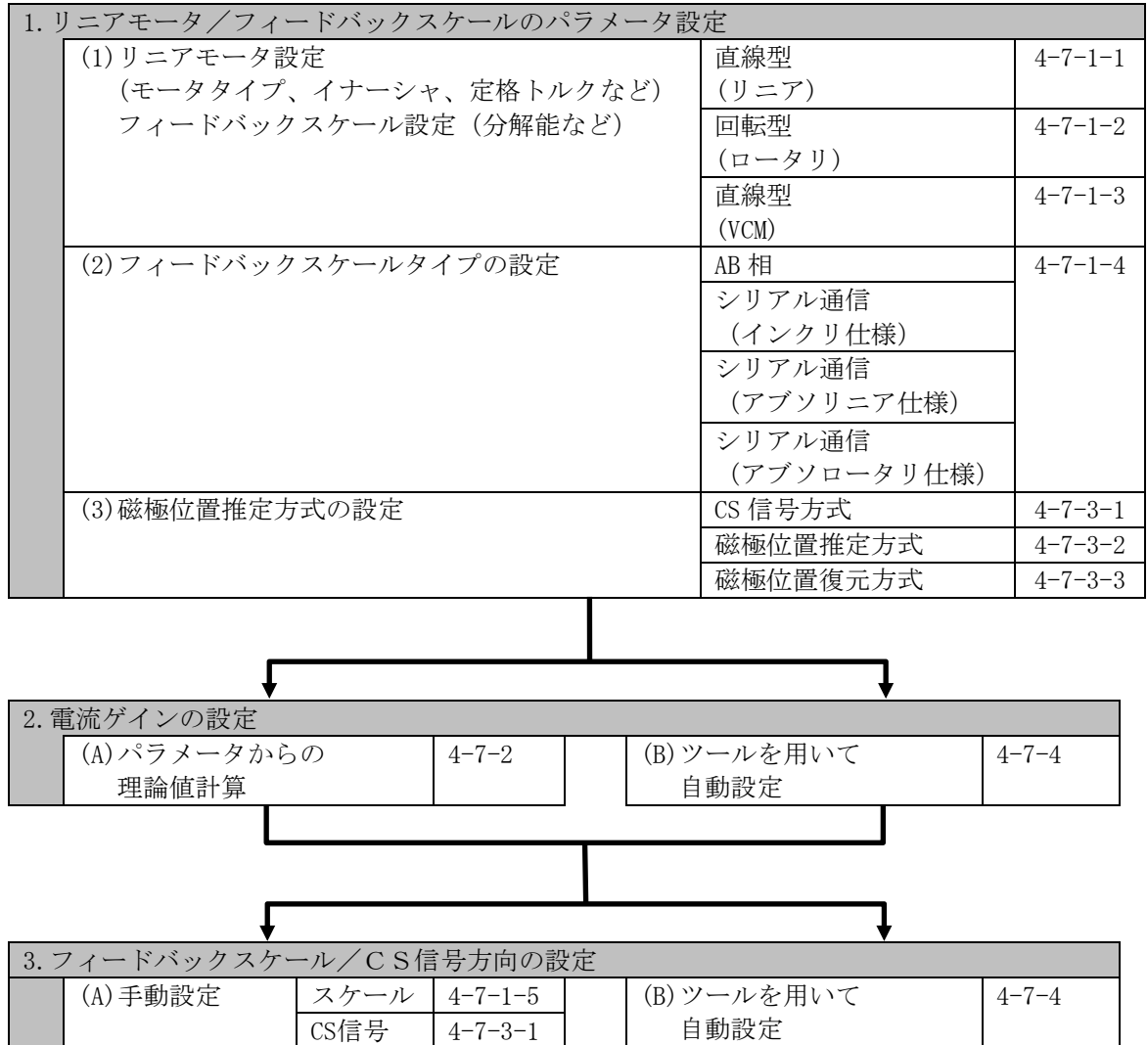


## 4-7 リニアモータ／フィードバックスケール設定

MINAS-A6NL シリーズでは、接続するリニアモータ／フィードバックスケールに応じた設定を行う必要があります。

下記手順に従って、リニアモータ／フィードバックスケールの設定を行ってください。

## ■手順



## ■注意事項

- ・出荷時の状態で電源投入された場合、Err60.0「モータ設定異常保護」が発生しますが、これはリニアモータ／フィードバックスケールの設定が行えていないためです。
- ・リニアモータやフィードバックスケールを交換するなどの設置条件を変更した場合も上記手順 1 から再度設定を行ってください。

#### 4-7-1 リニアモータ／フィードバックスケール仕様に応じたパラメータの設定

接続するリニアモータの仕様書を参照し、各種パラメータを設定する必要があります。  
モータのタイプは「直線型(リニア)」、「回転型(ロータリ)」、「直線型(VCM)」の3タイプに対応しております。

同じパラメータ番号であっても「直線型(リニア)」、「回転型(ロータリ)」、「直線型(VCM)」で内容が異なります。

詳細は4-7-1-1 項、4-7-1-2 項、4-7-1-3 項のパラメータ表をご参照ください。

##### ■注意事項

- ・Pr9.06(モータ定格実効電流)にモータ定格電流を超える値を設定した場合は、推力指令100%時の電流がモータ定格電流となりません。  
そのため、Err16.0(オーバーロード保護)が正常に機能せず、モータ焼損を引き起こす可能性があります。
- ・Pr9.07(モータ瞬時最大電流)にモータ瞬時最大電流を超える値を設定した場合は、最大推力指令時の電流がモータ最大電流となりません。  
そのため、Err16.1(推力飽和異常保護)が正常に機能せず、モータ焼損を引き起こす可能性があります。

#### 4-7-1-1 直線型(リニア)モータの場合

##### ■関連するパラメータ : 直線型(リニア)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	00	R	モータタイプ 選択	0~3	—	接続するモータのタイプを選択します。 1: 直線型(リニア) 2: 回転型(ロータリ) 3: 直線型(VCM) 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	01	R	フィードバック スケール分解能	0~ 536870912	nm	フィードバックスケールの分解能を設定します。 有効な設定範囲は1~1000000 となり、設定範囲外の場合はErr60.0 「モータ設定異常保護」が発生します。
9	04	R	モータ 可動部質量	0~32767	0.01kg	モータの可動部質量を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	05	R	モータ 定格推力	0~32767	0.1N	モータの定格推力を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	06	R	モータ定格 実効電流	0~32767	0.1 Arms	モータの定格電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる定格電流値を超えている場合はErr60.1 モータ組合せ異常1が発生します。
9	07	R	モータ瞬時 最大電流	0~32767	0.1A	モータの瞬時最大電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる瞬時最大電流値を超えている場合は Err60.1 モータ組合せ異常1が発生します。
9	10	R	最大過速度 レベル	0~20000	mm/s	モータの最大過速度を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	11	R	キャリア周波数 選択	0～3	—	<p>キャリア周波数を選択します。 0：6kHz 1：12kHz 2：8kHz 3：メーカー使用 *アンプの枠によりキャリア周波数の出荷設定値は異なります。 *出荷設定値と異なる設定をする場合はディレーティングが必要です。詳細は標準仕様書をご参照ください。</p>
9	02	R	磁極ピッチ	0～32767	0.01mm	<p>磁極ピッチを設定します。 本設定値はPr9.00「モータタイプ選択」=1(直線型)でのみ有効です。</p> <p>Pr9.30「磁極あたりのパルス数」の設定と同時に設定できません。 磁極設定を本パラメータで行う場合は、Pr9.30「磁極あたりのパルス数」を0に設定してください。</p> <p>以下の場合、Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 ・Pr9.00=1(直線型)かつ、Pr9.02=0かつPr9.30&lt;512 ・Pr9.00=1(直線型)かつ、Pr9.02≠0かつPr9.30≠0</p>
9	30	R	磁極あたりの パルス数	0～ 327670000	pulse	<p>リニアモータの磁極設定をパルス数で設定できます。 本設定値はPr9.00「モータタイプ選択」=1(直線型)でのみ有効です。</p> <p>設定値=512～：設定値が磁極あたりのパルス数となります。 ※設定値は512から有効となりますが、2048以上でご使用ください。</p> <p>設定値 = 磁極ピッチ[mm] ÷ スケール分解能[um] × 1000</p> <p>Pr9.02「磁極ピッチ」の設定と同時に設定できません。 磁極設定を本パラメータで行う場合は、Pr9.02「磁極ピッチ」を0に設定してください。</p> <p>以下の場合、Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 ・Pr9.00=1(直線型)かつ、Pr9.02=0かつPr9.30&lt;512 ・Pr9.00=1(直線型)かつ、Pr9.02≠0かつPr9.30≠0</p> <p>注) 磁極設定は基本的にPr9.02「磁極ピッチ」をご使用ください。 その場合、本パラメータは必ず0に設定してください。 特別な場合としてPr9.02で設定できない場合に本パラメータをご使用ください。</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4-7-1-2 回転型(ロータリ)モータの場合

## ■関連するパラメータ : 回転型(ロータリ)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	00	R	モータタイプ 選択	0~3	—	接続するモータのタイプを選択します。 1: 直線型(リニア) 2: 回転型(ロータリ) 3: 直線型(VCM) 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	01	R	1回転あたりの スケール パルス数	0~ 536870912	pulse	モータ1回転あたりのフィードバックスケールのパルス数を設定 します。 有効な設定範囲は10000~536870912となり、設定範囲外の場合は Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、本設定値により対応できる速度[r/min]が変わります。Pr9.10 「最大過速度レベル」設定値と本設定値の関係より、フィードバック 速度が1091M[pulse/s]以上になるとErr60.1「モータ組合せ異常 1」が発生します。 例) Pr9.01=33554432(25bit)の場合、 対応可能速度[r/min] = $60 \times 1091000000 / 33554432 = 1950.86$ となり、Pr9.10を1951以上に設定するとErr60.1になります。 注) シリアル通信タイプ(アブソロータリ仕様)使用時(Pr3.23=6) は、必ずスケールの仕様どおりの値を設定してください。そう でない場合、Pr9.01とPr9.03の設定値の比が適切であっても、 正常な制御ができなくなります。 また、シリアル通信タイプ(アブソロータリ仕様)においては、 $2^{24}$ [pulse]を超える場合は、 $2^n$ ( $2^{25}$ , $2^{26}$ など)[pulse]にのみ 対応しています。
9	03	R	1回転あたりの 極対数	0~255	極対数	モータ1回転あたりのモータの極対数を設定します。 Pr9.00=2(回転型)でかつ、設定値0の場合はErr60.0「モータ設 定異常保護」が発生します。
9	04	R	モータ イナーシャ	0~32767	0.00001 kgm <sup>2</sup>	モータのイナーシャを設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	05	R	モータ 定格トルク	0~32767	0.1Nm	モータの定格トルクを設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	06	R	モータ定格 実効電流	0~32767	0.1 Arms	モータの定格電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる定格電流値を超えている場合はErr60.1 「モータ組合せ異常1」が発生します。
9	07	R	モータ瞬時 最大電流	0~32767	0.1A	モータの瞬時最大電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる瞬時最大電流値を超えている場合は Err60.1「モータ組合せ異常1」が発生します。
9	10	R	最大過速度 レベル	0~20000	r/min	モータの最大過速度を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、本設定値により対応できる速度[r/min]が変わります。Pr9.01 「1回転あたりのスケールパルス数」設定値と本設定値の関係よ り、フィードバック速度が1091M[pulse/s]以上になるとErr60.1「モ ータ組合せ異常1」が発生します。
9	11	R	キャリア周波数 選択	0~3	—	キャリア周波数を選択します。 0: 6kHz 1: 12kHz 2: 8kHz 3: メーカー使用 *アンプの枠によりキャリア周波数の出荷設定値は異なります。 *出荷設定値と異なる設定をする場合はディレーティングが必要 です。詳細は標準仕様書をご参照ください。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。



## 4-7-1-3 直線型(VCM)モータの場合

## ■関連するパラメータ : 直線型(VCM)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	00	R	モータタイプ 選択	0~3	—	接続するモータのタイプを選択します。 1: 直線型(リニア) 2: 回転型(ロータリ) 3: 直線型(VCM) 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	01	R	フィードバック スケール分解能	0~ 536870912	nm	フィードバックスケールの分解能を設定します。 有効な設定範囲は1~1000000となり、設定範囲外の場合は Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	04	R	モータ 可動部質量	0~32767	0.01kg	モータの可動部質量を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	05	R	モータ 定格推力	0~32767	0.1N	モータの定格推力を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	06	R	モータ定格 実効電流	0~32767	0.1A	モータの定格電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる定格電流値を超えている場合は Err60.1「モータ組合せ異常1」が発生します。
9	07	R	モータ瞬時 最大電流	0~32767	0.1A	モータの瞬時最大電流を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 また、アンプが許容できる瞬時最大電流値を超えている場合は Err60.1「モータ組合せ異常1」が発生します。
9	10	R	最大過速度 レベル	0~20000	mm/s	モータの最大過速度を設定します。 設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	11	R	キャリア周波数 選択	0~3	—	キャリア周波数を選択します。 0: 6kHz 1: 12kHz 2: 8kHz 3: メーカー使用 *アンプの枠によりキャリア周波数の出荷設定値は異なります。 *出荷設定値と異なる設定をする場合はディレーティングが必要です。詳細は標準仕様書をご参照ください。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4-7-1-4 フィードバックスケールタイプの設定

使用するフィードバックスケールのタイプを選択します。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
3	23	R	フィードバック スケールタイプ 選択	0～6	—	<p>フィードバックスケールのタイプを選択します。</p> <p>0：AB 相出力タイプ            1：シリアル通信タイプ（インクリ仕様）            2：シリアル通信タイプ（アブソリニア仕様）            3：メーカー使用            4：メーカー使用            5：メーカー使用            6：シリアル通信タイプ（アブソロータリ仕様）</p> <p>接続しているフィードバックスケールのタイプが、設定値と一致していない場合、状況により以下のエラーが発生します。</p> <p>Err50.0「フィードバックスケール結線異常保護」            Err55.0～2「A相 or B相 or Z相結線異常保護」            Err93.3「フィードバックスケール接続異常保護」</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

Pr3.23	フィードバックスケールタイプ	対応速度 *2
0	AB 相出力タイプ *1	～4M[pulse/s] (4 通倍後)
1	シリアル通信タイプ（インクリ仕様） *4	直線型（リニア）：～4000M[pulse/s] 直線型（VCM）：～4000M[pulse/s] 回転型（ロータリ）：～1000M[pulse/s]
2	シリアル通信タイプ（アブソ仕様） *4	～4000M[pulse/s]
6	シリアル通信タイプ（アブソロータリ仕様） *3 *4	～1000M[pulse/s]

\*1 A B相出力タイプのフィードバックスケールに対するアンプ内部処理のカウンタ方向を下記表に示します。

Pr3.26	一方向(カウントダウン)時	+方向(カウントアップ)時
0, 2 : 非反転	<p>A相はB相より90° 進み  <math>t1\ t2\ t3\ t4 &gt; 0.25\mu s</math>  <math>T &gt; 1.0\mu s</math></p> <p>アンプ受信波形</p> <p>スケール出力波形</p> <p>EXA</p> <p>EXB</p>	<p>B相はA相より90° 進み  <math>t1\ t2\ t3\ t4 &gt; 0.25\mu s</math>  <math>T &gt; 1.0\mu s</math></p> <p>アンプ受信波形</p> <p>スケール出力波形</p> <p>EXA</p> <p>EXB</p>
	<p>B相はA相より90° 進み  <math>t1\ t2\ t3\ t4 &gt; 0.25\mu s</math>  <math>T &gt; 1.0\mu s</math></p> <p>アンプ受信波形</p> <p>スケール出力波形</p> <p>EXA</p> <p>EXB</p>	<p>A相はB相より90° 進み  <math>t1\ t2\ t3\ t4 &gt; 0.25\mu s</math>  <math>T &gt; 1.0\mu s</math></p> <p>アンプ受信波形</p> <p>スケール出力波形</p> <p>EXA</p> <p>EXB</p>

\*2 対応速度とは、アンプ側で処理可能なフィードバックスケールのフィードバック速度 [pulse/s]を意味します。

スケール側の対応可能範囲はスケールの仕様書でご確認ください。

例えば、シリアル通信タイプで分解能 1nmのフィードバックスケールを使用する場合の速度は 4m/s までとなります。シリアル通信タイプで速度を 8m/s で使用したい場合はフィードバックスケールの分解能は 2nmより大きいタイプを選択してください。

\*3 回転型(ロータリ)の設定の場合のみ、Pr3.23=6 の設定が可能です。

\*4 インクリメンタルスケールはリニア、ロータリともに Pr3.23=1 で使用可能です。  
 アブソリュートスケールはリニア、ロータリのそれぞれで適切な設定値でないと Err93.3 「フィードバックスケール接続異常保護」が発生します。

## 4-7-1-5 フィードバックスケールの方向手動設定

## ■関連するパラメータ

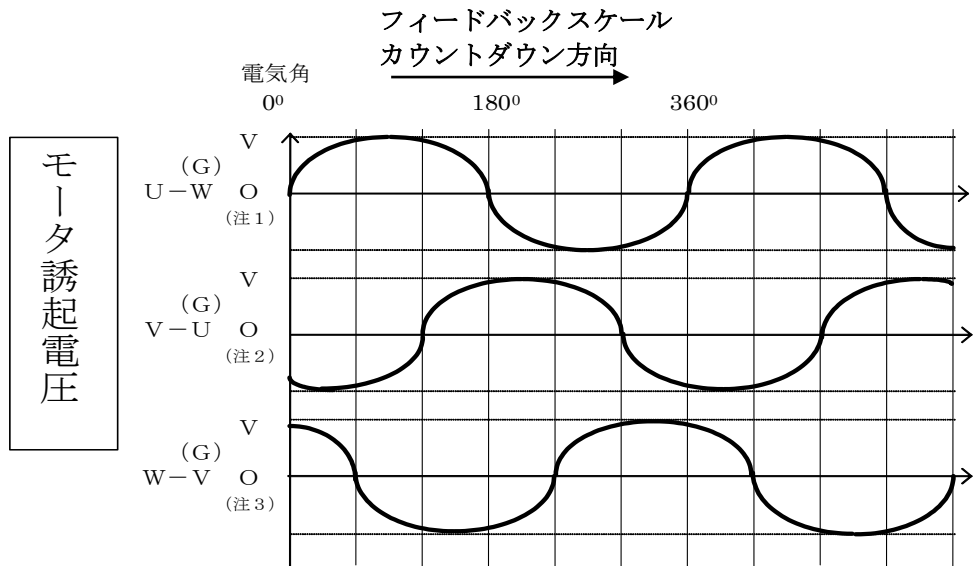
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
3	26	R	フィードバック スケール&CS 方向反転	0~3	—	<p>フィードバックスケールのフィードバックカウンタとCS信号の方向反転を設定します。</p> <p>【スケール】      【CS信号】</p> <p>0 非反転          非反転</p> <p>1 反転            非反転</p> <p>2 非反転          反転</p> <p>3 反転            反転</p> <p>・CS信号の論理設定はCS信号方式選択時（Pr9.20=1）のみ有効となります。</p> <p>・VCMの場合は、CS信号の論理設定は無効となります。</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

(注) カウント方向確認時は必ず **Pr0.00「動作方向設定」の設定を1** にし、  
**EEPROM書込み後、電源を再投入** してからご確認ください。

## ・「VCM 以外の場合」

フィードバックスケールのカウント方向と、モータの誘起電圧の相順の関係が下記図を満たすように設定してください。フィードバックスケールのカウント方向はモータ線をはずした状態で、モータ可動部を手で動かし、PANATERM（スケールパルス総和）でご確認ください。



注1) W端子をGNDにしてU端子の誘起電圧を確認した波形です。

注2) U端子をGNDにしてV端子の誘起電圧を確認した波形です。

注3) V端子をGNDにしてW端子の誘起電圧を確認した波形です。

## ・「VCM の場合」

注) VCMを使用時は、アンプのU端子、W端子を接続し、V端子は接続しないでください。

## 4-7-2 電流ゲインの設定

電流ゲインの設定方法には、パラメータからの理論値計算設定（モータ相インダクタンス、モータ相抵抗が既知の場合）とツールからの自動設定の2つの方法があります。  
本項目ではパラメータからの理論値計算設定に関して記述しています。  
ツールからの自動設定は4-7-4項を参照してください。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	08	R	モータ 相インダク タンス	0~32767	0.01mH	モータの相インダクタンスを設定します。 Pr9.12「電流応答自動調整」≠0でかつ、設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	09	R	モータ 相抵抗	0~32767	0.01Ω	モータの相抵抗を設定します。 Pr9.12「電流応答自動調整」≠0でかつ、設定値0の場合はErr60.0「モータ設定異常保護」が発生します。
9	12	R	電流応答自動 調整	0~100	%	設定値≠0の場合にPr9.08、Pr9.09よりPr9.13、Pr9.14の理論値計算設定を行います。 Pr9.13「電流比例ゲイン」、Pr9.14「電流積分ゲイン」の理論値計算設定を行う場合の電流応答性の基準を設定します。 設定値が大きいほど電流応答が上がりますが、発振等の異常動作となる場合があるため、動作状況に応じて適切な値に設定してください。 目安として、Pr9.11=0(キャリア 6kHz)の場合は「40」、Pr9.11=1(キャリア 12kHz)の場合は「80」、Pr9.11=2(キャリア 8kHz)の場合は「55」と設定してください。 設定値0の場合はPr9.13、Pr9.14の理論値計算設定は行いません。 その場合は手動、もしくはツールからの自動設定でPr9.13、Pr9.14を設定してください。 ※Pr9.00「モータタイプ選択」が3「直線型(VCM)」の時は、設定値は無効となります。
9	13	B	電流比例ゲイン	0~32767	—	電流比例ゲインを設定します。 通常はPr9.12を用いた理論値計算設定値をそのままご使用ください。
9	14	B	電流積分ゲイン	0~32767	—	電流積分ゲインを設定します。 通常はPr9.12を用いた理論値計算設定値をそのままご使用ください。
9	48	B	電圧フィード フォワード ゲイン1	0~32767	—	電圧フィードフォワードゲイン1を設定します。 設定値が大きいほどトルク指令の変化に対する電流応答が上がりますが、発振等の異常動作となる場合があるため、動作状況に応じて適切な値に設定してください。Pr9.12を用いた自動設定には対応していません。
9	49	B	電圧フィード フォワード ゲイン2	0~32767	—	電圧フィードフォワードゲイン2を設定します。 設定値が大きいほどトルク指令に対する電流応答が上がりますが、発振等の異常動作となる場合があるため、動作状況に応じて適切な値に設定してください。Pr9.12を用いた自動設定には対応していません。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

\*2) 計算は電源投入時に実施されます。

■注意事項

- ・当社サーボアンプは、Y結線のモータとの接続を想定しています。  
 $\Delta$ 結線のモータを使用する場合は、以下に示す計算式から Pr9.08(モータ相インダクタンス)、Pr9.09(モータ相抵抗)の設定値を算出してください。

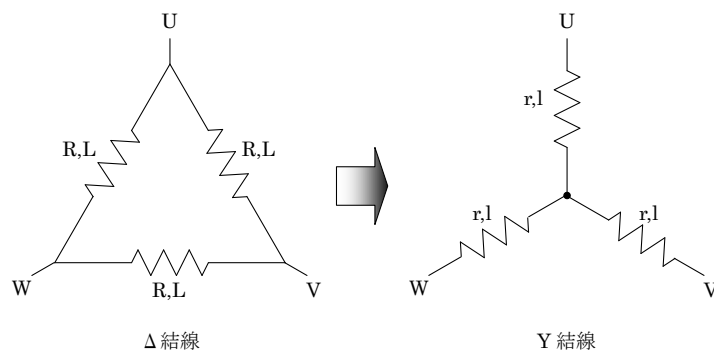
$$l = \frac{1}{3}L \qquad r = \frac{1}{3}R$$

L :  $\Delta$ 結線での線間インダクタンス

R :  $\Delta$ 結線での線間抵抗

l : Y結線での相インダクタンス

r : Y結線での相抵抗



- ・ Pr9.12(電流応答自動調整)の設定値が0以外の場合、Pr9.08、Pr9.09、Pr9.12の設定値から Pr9.13(電流比例ゲイン)と Pr9.14(電流積分ゲイン)の理論値を計算します。  
 そのため、Pr9.08、Pr9.09に誤った設定値を入力した場合は、正しい理論値が計算されず、電流応答に影響が出ますのでご注意ください。

## 4-7-3 磁極位置検出方式設定

モータの磁極位置の検出方式には、CS 信号を使用する方式（CS 信号方式）、CS 信号を使用せず磁極位置を自動推定する方式（磁極位置推定方式）、記憶してある磁極位置を使用する方式（磁極位置復元方式）の 3 つの方法があります。

また、直線型 (VCM) の場合は磁極位置検出を行いません。

## 4-7-3-1 CS 信号方式

CS 信号 (CS1、CS2、CS3) を用いて、磁極位置を検出します。

本項目では、CS 信号の方向と位相の手動設定に関して記述しています。

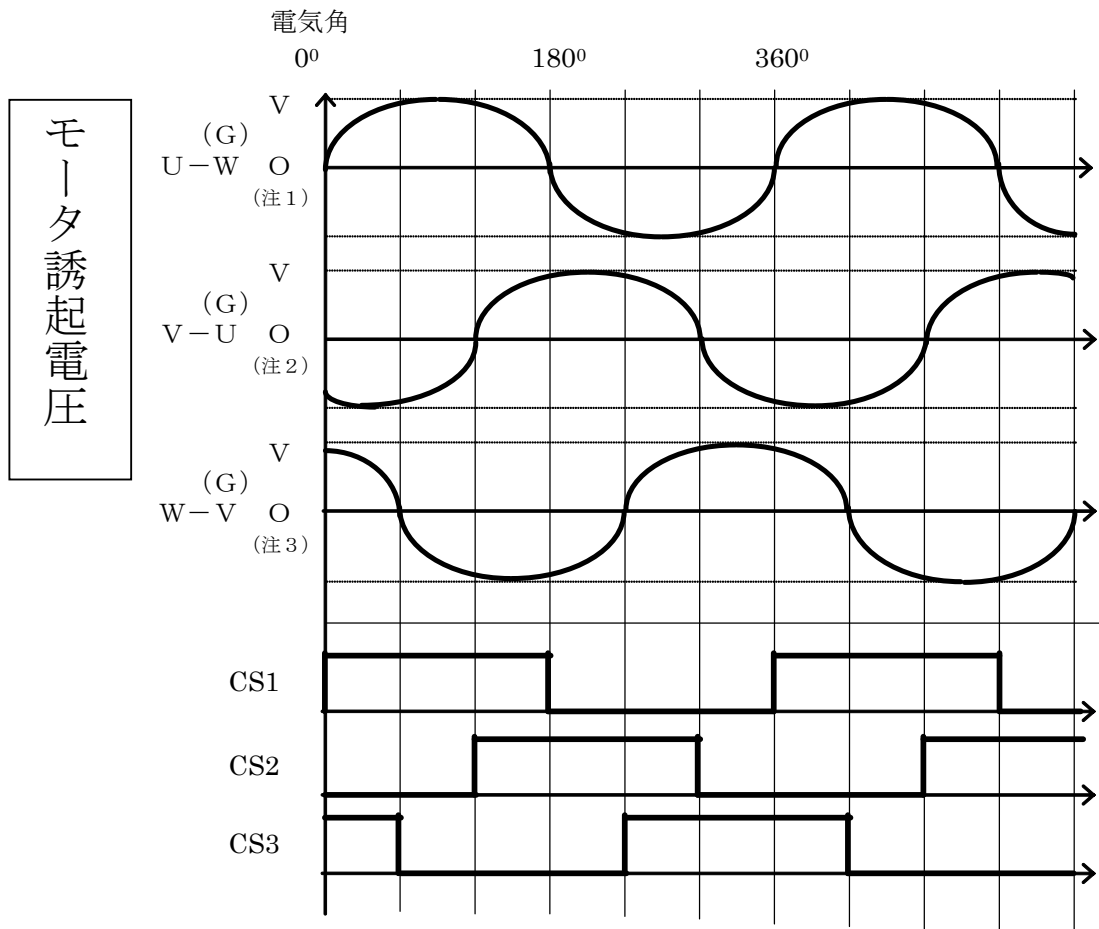
ツールからの自動設定は 4-7-4 項を参照してください。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	20	R	磁極検出方式 選択	0~3	—	磁極位置の検出方式を設定します。 1: CS 信号方式 2: 磁極位置推定方式 3: 磁極位置復元方式 ・設定値 0 の場合は Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 ・設定値 0 以外で Pr9.00「モータタイプ選択」が 3「直線型 (VCM)」の場合、設定値は無効となります。
9	21	R	CS 位相設定	0~360	電気角 (°)	モータの誘起電圧と CS 信号の位相差を設定します。 本設定は CS 信号方式選択時 (Pr9.20=1) のみ有効となります
3	26	R	フィードバック スケール&CS 方向反転	0~3	—	フィードバックスケールのフィードバックカウンタと CS 信号の方向反転を設定します。 【スケール】      【CS 信号】 0 非反転          非反転 1 反転            非反転 2 非反転          反転 3 反転            反転 ・CS 信号の論理設定は CS 信号方式選択時 (Pr9.20=1) のみ有効となります。 ・VCM の場合は、CS 信号の論理設定は無効となります。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

モータの誘起電圧と CS1, 2, 3 信号の関係が下記図に示す関係を満たすよう接続してください。  
 なお、Pr9. 21 「CS 位相設定」により、位相差を補正することができます。（次ページ参照）  
 また、Pr3. 26 により CS 信号の方向を設定することができます。（後述の CS 信号方向設定参照）



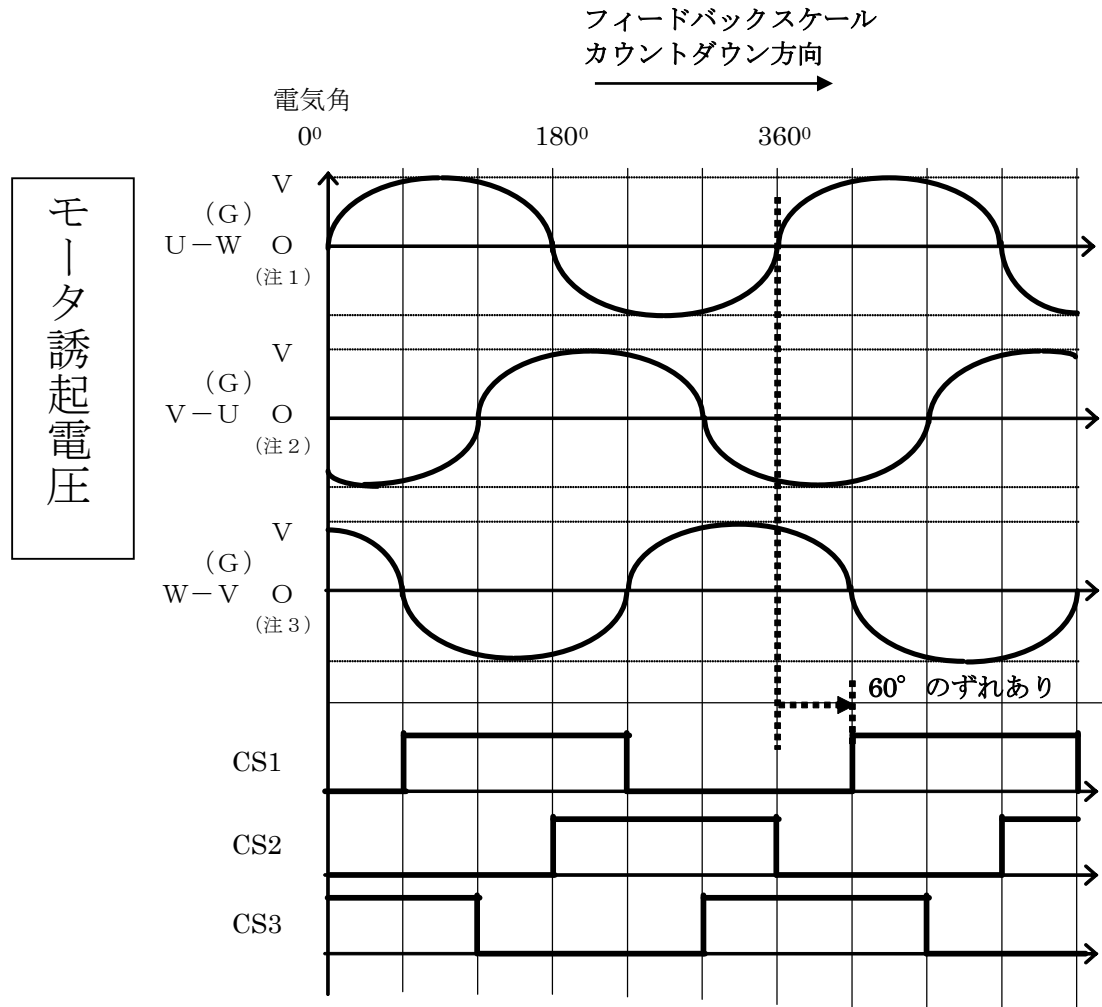
- 注 1) W 端子を GND にして U 端子の誘起電圧を確認した波形です。  
 注 2) U 端子を GND にして V 端子の誘起電圧を確認した波形です。  
 注 3) V 端子を GND にして W 端子の誘起電圧を確認した波形です。



・Pr9.21「CS 位相設定」による位相差設定方法

前ページに示す関係とおりの配線にすることが難しい場合、Pr9.21「CS 位相設定」によりソフト的に補正処理を行うことができます。

例えば、フィードバックスケールのカウントダウン方向での誘起電圧と CS 信号の関係が下記図のような場合は、誘起電圧の U-W の立ち上がり位置と CS1 信号の立ち上がり位置とのずれ分が  $60^\circ$  であるため、Pr9.21 に「60」と設定してください。



注 1) W 端子を GND にして U 端子の誘起電圧を確認した波形です。

注 2) U 端子を GND にして V 端子の誘起電圧を確認した波形です。

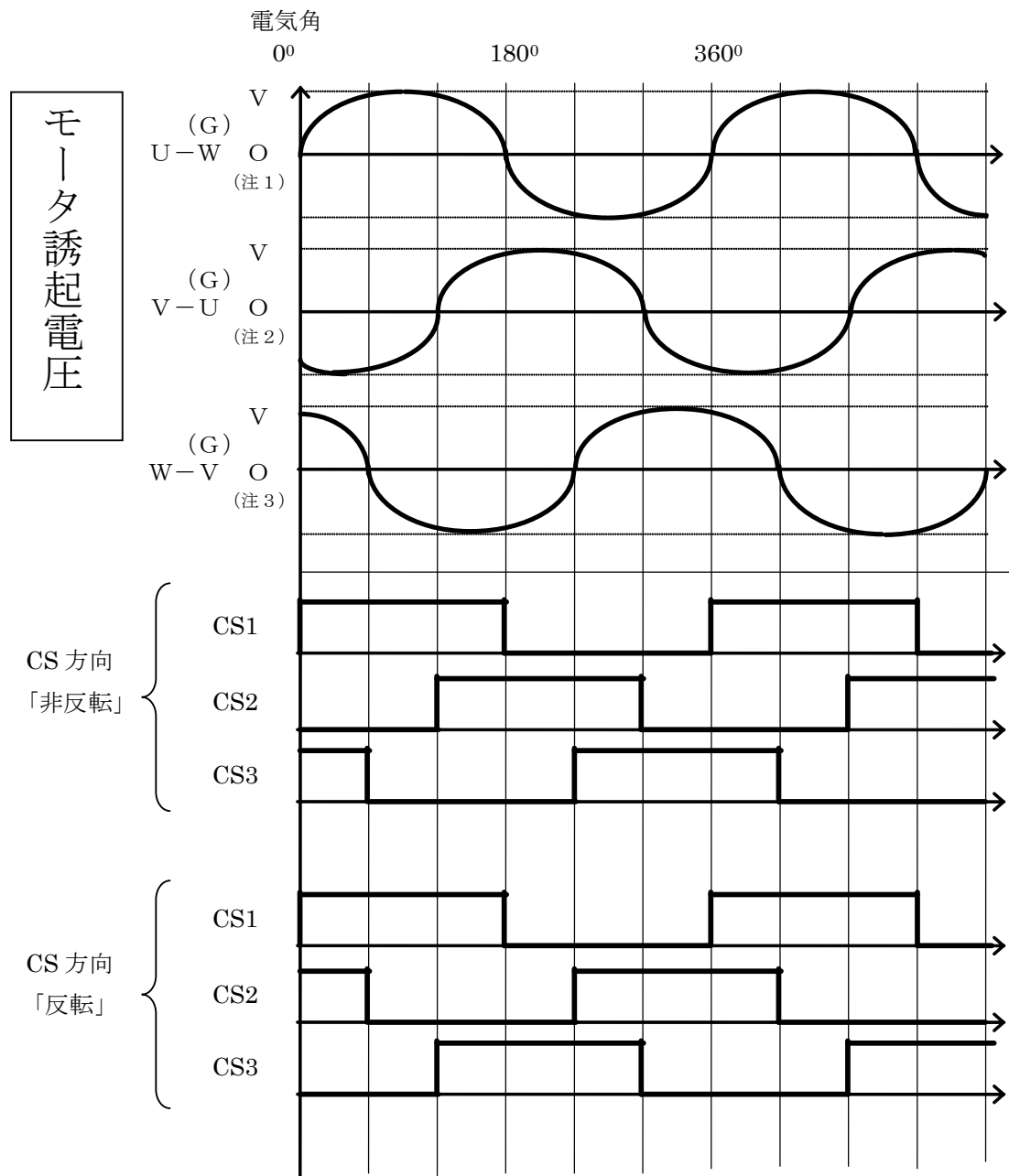
注 3) V 端子を GND にして W 端子の誘起電圧を確認した波形です。

・Pr3.26「フィードバックスケール&CS 方向反転」による CS 信号方向設定

CS1, CS2, CS3 の配線パターンは下記図に示すような 2 種類あります。上図の場合は CS1, CS2, CS3 は誘起電圧に対し正しい配線となりますので Pr3.26 による CS 方向の設定は「非反転」となります。

逆に下図の場合は、上図に対し CS2, CS3 の配線が逆になっており、この場合は Pr3.26 による CS 方向の設定を「反転」にさせていただく必要があります。

CS 方向を「反転」に設定するとサーボアンプ内部で CS2, CS3 を入れ替えて使用するため、正常に動作させることができるようになります。



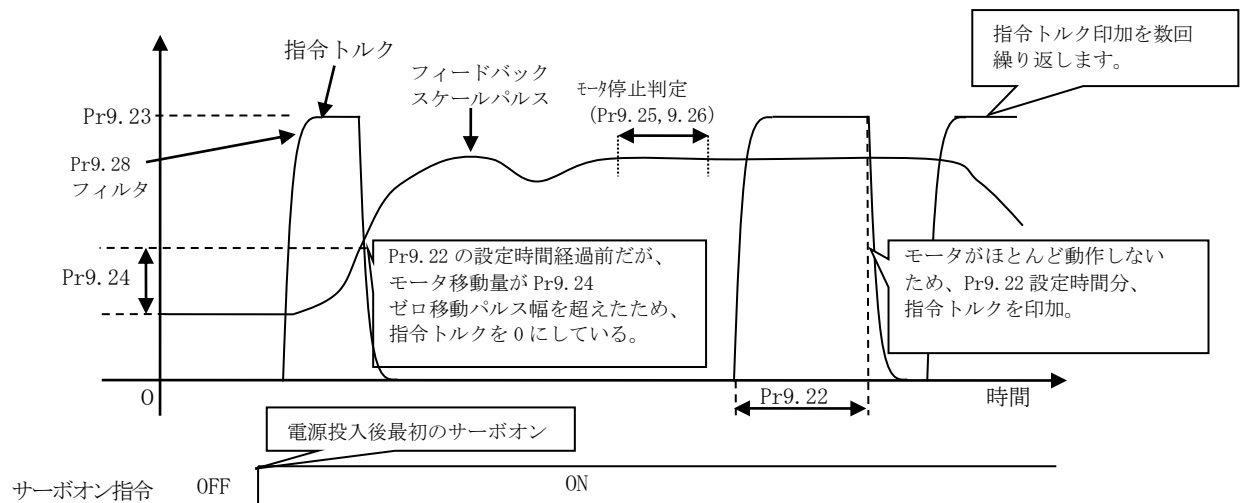
注 1) W 端子を GND にして U 端子の誘起電圧を確認した波形です。

注 2) U 端子を GND にして V 端子の誘起電圧を確認した波形です。

注 3) V 端子を GND にして W 端子の誘起電圧を確認した波形です。

## 4-7-3-2 磁極位置推定方式

CS 信号を使用せず電源投入後（RTEX 通信のリセットコマンドのソフトリセットモード実行後を含む）の最初のサーボオン時に自動的に磁極位置を推定します。推定した磁極位置は電源をリセットするまで有効です。電源リセット後は再度最初のサーボオン時に磁極位置推定を行います。



## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	20	R	磁極検出方式 選択	0~3	—	磁極位置の検出方式を設定します。 1: CS 信号方式 2: 磁極位置推定方式 3: 磁極位置復元方式 ・設定値 0 の場合は Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。 ・設定値 0 以外で Pr9.00「モータタイプ選択」が 3「直線型 (VCM)」の場合、設定値は無効となります。
9	22	B	磁極位置推定 トルク指令時間	0~200	ms	・磁極位置推定時の 1 回の指令の印加時間を設定します。 ・モータの移動パルス数が Pr9.24 の設定値以上になると印加時間未満であってもトルク指令を停止します。 ・設定値が小さいとモータを十分に動作させることができず、推定精度が悪くなる、または磁極位置推定異常となる場合があります。 ・本設定は磁極位置推定方式選択時 (Pr9.20=2) のみ有効です。 注) 実際の指令時間は設定値+4ms 程度となります。
9	23	B	磁極位置推定 指令トルク	0~300	%	・磁極位置推定時の 1 回の指令のトルクを設定します。 ・設定値が小さいとモータを十分に動作させることができず、推定精度が悪くなる、または磁極位置推定異常となる場合があります。 ・本設定は磁極位置推定方式選択時 (Pr9.20=2) のみ有効です。 注) 実際の指令トルクはモータの許容最大トルクで制限されます。

(続く)

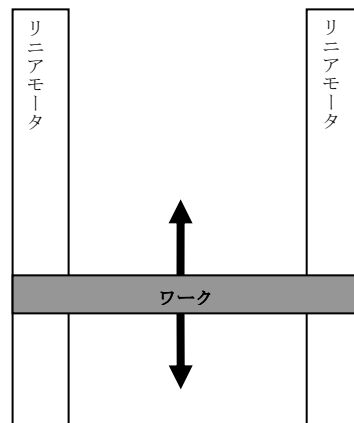
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	24	B	磁極位置推定 ゼロ移動パルス 幅設定	0～32767	pulse	<ul style="list-style-type: none"> <li>磁極位置推定時のゼロ移動と判定するパルス幅を設定します。</li> <li>Pr9. 22、Pr9. 23 の条件でトルクを印加してもモータ移動パルスが本設定値未満である場合にゼロ移動と判定されます。</li> <li>設定値を小さくすれば磁極位置推定中の移動量を減らすことができますが、推定精度が悪くなる場合があります。目安として、電気角1度に相当するパルス数を設定してください。</li> <li>本設定は磁極位置推定方式選択時（Pr9. 20=2）のみ有効です。</li> </ul>
9	25	B	磁極位置推定 モータ停止判定 パルス数	0～32767	pulse	<ul style="list-style-type: none"> <li>磁極位置推定時のモータ停止と判定する条件を設定します。</li> <li>2ms 間のモータ移動パルス数が Pr9. 25 以下である状態が、Pr9. 26[ms]継続したらモータが停止したと判断し、次のトルク指令を印加します。</li> <li>本設定は磁極位置推定方式選択時（Pr9. 20=2）のみ有効です。</li> </ul>
9	26	B	磁極位置推定 モータ停止 判定時間	0～32767	ms	
9	27	B	磁極位置推定 モータ停止 制限時間	0～32767	ms	<ul style="list-style-type: none"> <li>磁極位置推定時のモータ停止と判定する制限時間を設定します。</li> <li>本設定値以上経過しても、モータ停止と判定されない場合は、Err61. 1磁極位置推定異常2が発生します。</li> <li>本設定は磁極位置推定方式選択時（Pr9. 20=2）のみ有効です。</li> </ul>
9	28	B	磁極位置推定 トルク指令フィルタ	0～2500	0. 01ms	<ul style="list-style-type: none"> <li>磁極位置推定時のトルク指令に対するフィルタの時定数を設定します。設定値0はフィルタ無効となり、ステップ指令になります。</li> <li>本設定は磁極位置推定方式選択時（Pr9. 20=2）の磁極位置推定中のみ有効です。</li> </ul>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

### ■注意事項

- 本機能は電源投入後の最初のサーボオン時に実行されます。磁極位置推定中は上位装置からの動作指令（制御モード含む）を無視してサーボアンプ内部で動作指令を生成しモータが動作しますのでメカエンド等に衝突しないよう十分ご配慮ください。
- 本機能は垂直軸や偏加重、摩擦が大きい場合には、正常に動作しない場合があります。  
このような場合は、CS 信号方式(4-7-3-1)の使用を推奨します。
- Pr9.22～9.27 は磁極位置推定起動時の設定値が有効になります。磁極位置推定中の変更は無視されます。
- 磁極位置推定時の推定精度は前面パネルの 7 セグメント LED (Pr7.00=8)、もしくは PANATERM の状態モニタにてご確認ください。この数字が小さいほど、精度が良いことを意味します。  
なお、この精度は磁極位置推定方式から推定される精度であり、実精度を保証するものではありません。参考値としてご使用ください。
- 下図の様に、同一のワークを複数軸で固定している状態では、  
**複数軸同時に磁極位置推定(電源投入後最初のサーボオン)を実行しないでください。**  
磁極位置推定中は同期した動作を行わないため、他の軸の影響を受け正常に磁極位置推定が完了しない、完了しても推定結果の誤差が大きい、もしくは、  
**装置が破損してしまう恐れがあります。**  
必ず、磁極位置推定を行わない軸は磁極位置推定を行う軸に影響を与えない状態であることを確認してから、実行してください。

このような装置構成(ガントリ)の場合はCS 信号方式(4-7-3-1)、または磁極位置復元方式(4-7-3-3)の使用を推奨します。  
磁極位置復元方式を使用する場合は、リニアモータ単体で磁極位置推定を実行してください。



- ・CP 制御時、磁極位置推定が完了したタイミングで上位装置からの動作指令が有効となるために、磁極位置推定完了時の停止位置と指令位置の差が大きい場合、急に指令位置へ移動し振動が生じる恐れがあります。

このため、上位装置の処理を含め、システムとして以下の対策を施す必要があります。

(対策 1) CMD-POS\_Invalid ビットを使用し、磁極位置推定中は指令位置を無効にする。

(対策 2) 磁極位置推定中は指令位置を追従させる。

アンプ側の設定としては Pr7.40 の bit0 を、対策 1 の場合は 0 に、対策 2 の場合は 1 に設定してください。

上位装置の仕様が不明な場合は Pr7.40 の bit0 を 1 にすることで改善されるか確認してください。

※詳細については、技術資料の RTEX 通信仕様編 (7-1-2 項) をご参照ください。

#### ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
7	40	C	RTEX 機能 拡張設定 4	-32768 ~32767	—	bit0: 磁極位置推定有効時 (Pr9.20=2) の RTEX ステータスの Servo_Active ビットをオンする条件を設定します。 0: 磁極位置推定に無依存 1: 磁極位置推定中は強制オフ
7	43	B	磁極位置推定 完了出力設定	0~8	—	磁極位置推定完了出力 (CS_Complete) を RTEX ステータスの Byte3 に出力するビット配置を設定します。本設定は Pr7.40 bit1 の設定よりも優先されます。 0: 割り当てビットなし 1: Byte3.bit0 (NOT/POT) 2: Byte3.bit1 (POT/NOT) 3: Byte3.bit2 (HOME) 4: Byte3.bit3 (SI-MON1/EXT1/CS1) 5: Byte3.bit4 (SI-MON2/EXT2/RET/CS2) 6: Byte3.bit5 (SI-MON3/EXT3/STOP/CS3) 7: Byte3.bit6 (SI-MON4/EX-SON) 8: Byte3.bit7 (SI-MON5/E-STOP) ※()内は割り当て前の信号名

## 4-7-3-3 磁極位置復元方式

一度磁極位置推定方式（4-7-3-2）で推定した磁極位置を記憶し、電源リセット後もその磁極位置を用いてモータを制御することができます。

アブソリュートタイプのフィードバックスケール使用時のみ対応可能です。

## ■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	20	R	磁極検出方式 選択	0～3	—	磁極位置の検出方式を設定します。 1：CS 信号方式 2：磁極位置推定方式 3：磁極位置復元方式 ・設定値 0 の場合は Err60.0 「モータ設定異常保護」が発生します。 ・設定値 0 以外で Pr9.00 「モータタイプ選択」が 3 「直線型 (VCM)」 の場合、設定値は無効となります。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## ■手順

- (1) Pr9.20=2 に設定し、EEPROM に書き込み後、制御電源を再投入
- (2) 磁極位置推定を実行 (4-7-3-2 参照)
- (3) Pr9.20=3 に変更し、EEPROM に書き込み後、制御電源を再投入

※以降は、制御電源再投入時に (2) で実施した磁極位置推定結果を復元します。

## ■手順 2 (アンプ交換時)

以下の手順に従い設定することで、磁極位置推定結果を別のアンプにコピーすることができます。

- (1) PANATERM で磁極位置推定結果コピー元のアンプと接続し、  
コピー元アンプのパラメータファイルとして保存
- (2) PANATERM で磁極位置推定結果をコピーする対象のアンプと接続
- (3) PANATERM の「その他」メニューの中の「磁極位置推定結果コピー」を選択
- (4) 「読込」を選択し、(1) で保存したパラメータファイルを読み込む
- (5) 「実行」を選択し、対象アンプに磁極位置推定結果を書き込む。
- (6) Pr9.20=3 に設定し、EEPROM に書き込み後、制御電源を再投入

※本機能は機能拡張版 2 以前では非対応となります。

## ■注意事項

- ・磁極位置の推定結果はアンプ側に保存されます。アンプとリニアモータとの組み合わせを変更した場合（アンプ交換、リニアモータ交換、フィードバックスケール交換）は磁極位置がずれるため、正常にモータを制御することはできません。

この場合、アンプは組み合わせの変化を認識できないため、アラームが発生することができません。  
上記いずれか 1 つでも交換した場合は必ず一旦 Pr9.20=2 に設定し、磁極位置推定を再度行ってから、  
Pr9.20=3 としてご使用ください。

- ・手順 2 はリニアモータとフィードバックスケールは交換せず、アンプのみ交換する場合の手順となります。  
リニアモータ及びフィードバックスケール交換時は磁極位置がずれるため、誤った磁極位置推定結果が  
アンプに書き込まれることになり、正常にモータを制御することができません。モータを変更した場合は磁極位置推定を再度行ってからご使用ください。

- ・一度も磁極位置推定を実行していない状態、または磁極位置の推定結果がクリアされた状態で本方式を選択した場合は Err61.2 「磁極位置推定異常 3」が発生します。

- ・磁極位置の推定結果は磁極位置検出方式設定が未設定 (Pr9.20=0) の状態でクリアされます。  
ただし、EEPROM 関連のアラーム (Err36.0～2, Err37.0～2) や、Err11.0 「制御電源不足電圧保護」発生中はクリアされません。

- ・アブソリュートタイプ以外のフィードバックスケール使用時に本方式を選択した場合は Err61.2 「磁極位置推定異常 3」が発生します。

## 4-7-4 ツールを使用したリニアモータ自動設定

リニアモータ自動設定ツール (MotorAutoSetup) を使用することでリニアモータとの組み合わせに応じたパラメータの初期設定 (電流ゲイン、フィードバックスケール方向、CS 方向) を自動で行うことができます。

■ リニアモータ自動設定により変更されるパラメータ

リニアモータ自動設定は以下のパラメータを更新します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
3	26	R	フィードバック スケール & C S 方向反転	0~3	—	フィードバックスケールのフィードバックカウンタと CS 信号の方向反転を設定します。 【スケール】      【CS 信号】 0 非反転          非反転 1 反転            非反転 2 非反転          反転 3 反転            反転 ・ CS 信号の論理設定は CS 信号方式選択時 (Pr9. 20=1) のみ有効となります。 ・ VCM の場合は、CS 信号の論理設定は無効となります。
9	13	B	電流比例ゲイン	0~32767	—	電流比例ゲインを設定します。
9	14	B	電流積分ゲイン	0~32767	—	電流積分ゲインを設定します。
9	21	R	CS 位相設定	0~360	電気角 (°)	モータの誘起電圧と CS 信号の位相差を設定します。 本設定は CS 信号方式選択時 (Pr9. 20=1) のみ有効となります。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

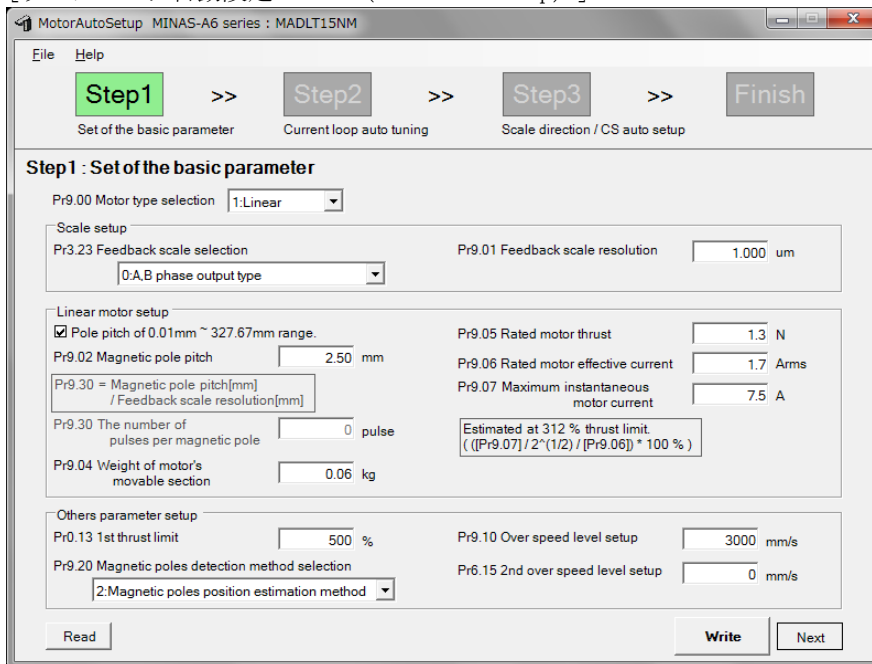
※リニアモータ自動設定を用いて Pr9. 13 「電流比例ゲイン」、Pr9. 14 「電流積分ゲイン」を設定する場合は Pr9. 12 「電流応答自動調整」を 0 にして使用してください。



## ■ リニアモータ自動設定方法

リニアモータ自動設定を行うためにはリニアモータ自動設定ツール(MotorAutoSetup)が必要です。  
(リニアモータ自動設定ツールに関しては弊社までお問い合わせください。)

[リニアモータ自動設定ツール (MotorAutoSetup) ]



自動設定を開始すると、サーボオン後にリニアモータ自動設定を行うため、リニアモータが動作します。  
自動設定が完了すると自動的にサーボオフします。

**自動設定後は必ず最後にサーボアンプの電源をリセットしてください。**

(リニアモータ自動設定ツールの使用方法に関してはツール付属の手順書を参照してください。)

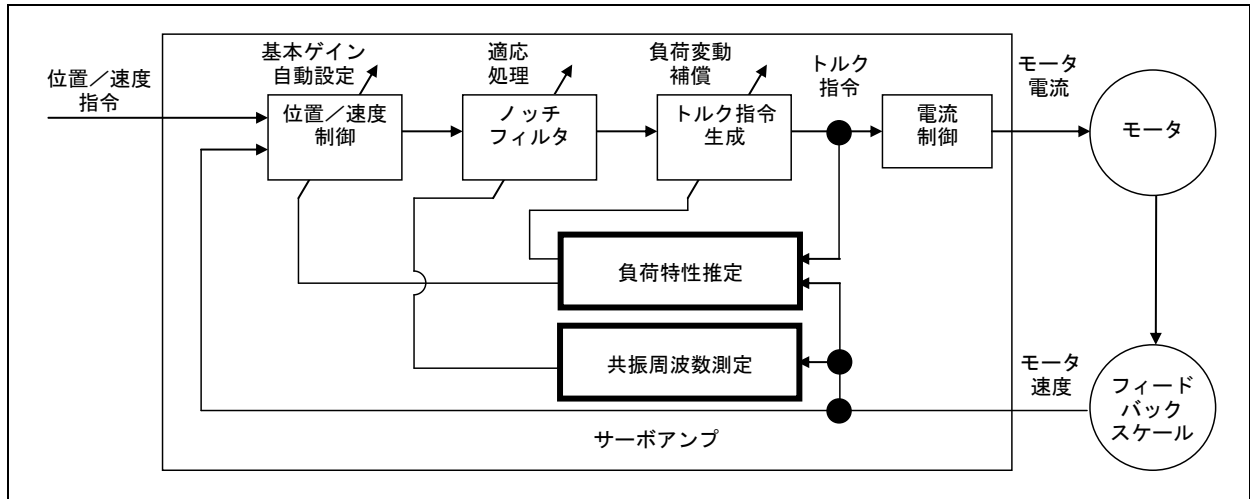
# ■注意事項

- ・ A6NLシリーズに対応するツールのバージョンは、2.0.0.1以降となります。  
直線型 (VCM) の場合は対応するツールのバージョンは、2.0.0.3以降となります。
- ・ リニアモータ自動設定では最大で電気角2周期分モータが動作する可能性があります。  
あらかじめ可動範囲を確保したうえで実行してください。
- ・ 本機能は垂直軸や偏加重、摩擦が大きい場合には正常に動作しない場合があります。  
また、負荷が取り付けられている場合も正常に動作しない場合があります。その場合は負荷を外し、リニアモータ単体で実行してください。
- ・ リニアモータやスケールの使用に関する基本的な設定が正しくない場合は正常に動作しない場合があります。あらかじめ4-7-1「リニアモータ／フィードバックスケール仕様の設定」を参照し、正しく設定してください。
- ・ リニアモータ自動設定は、上位コントローラとネットワークが確立していない状態で実行してください。  
リニアモータ自動設定中に上位コントローラとネットワークが確立した場合は、Err60.3「リニアモータ自動設定異常保護」が発生し、リニアモータ自動設定は強制終了されます。
- ・ Pr9.20「磁極検出方式選択」=2（磁極位置推定方式）の場合、磁極位置推定完了状態でリニアモータ自動設定を実行すると、磁極位置推定は未完了状態に戻ります。次にサーボオンしたときに磁極位置推定を行います。
- ・ リニアモータ自動設定中にトルク指令印加がオーバーシュートしたときは、Err60.3「リニアモータ自動設定異常保護」が発生し、リニアモータ自動設定は強制終了されます。
- ・ 入力信号割り付けで外部サーボオン信号を割り付けている場合は、外部サーボオン信号をONにしてください。外部サーボオン信号がOFFのままだとサーボオンできず、自動設定が開始できません。  
また自動設定中に外部サーボオン信号をOFFにすると、サーボオフとなり自動設定は強制終了されます。
- ・ Pr9.48「電圧フィードフォワードゲイン1」、Pr9.49「電圧フィードフォワードゲイン2」は電流ゲインの自動設定には対応していません。自動設定を実行した場合、0が設定されます。
- ・ リニアモータ自動設定後は必ずサーボアンプの電源をリセットしてから上位コントローラとネットワークの確立をしてください。サーボアンプの電源をリセットせずに上位コントローラとネットワークの確立を行った場合はErr60.3「リニアモータ自動設定異常」が発生します。

## 5. ゲイン調整／振動抑制機能

### 5-1 自動調整機能

A6NLシリーズの自動調整機能の概要を下図に示します。



#### 1) リアルタイムオートチューニング

モータ速度およびトルク指令から負荷特性を推定し、イナーシャ推定値をベースに位置制御・速度制御に関する基本ゲインを自動設定します。また同時に推定される摩擦トルクを、トルク指令にあらかじめ加算する、あるいは負荷変動として補償することで、位置決め整定時間の短縮を実現します。

#### 2) 適応フィルタ

モータ速度から共振周波数を推定し、その周波数成分をトルク指令から取り除くことで、共振現象に起因する振動を抑制します。

## 5-1-1 リアルタイムオートチューニング

機械の負荷特性をリアルタイムに推定し、その結果から剛性パラメータに応じた基本ゲイン設定と負荷変動補償を自動的に行います。

2 自由度制御モードの場合は、5-1-3 を参照してください。

## 1) 適用範囲

本機能は以下の条件で動作します。

	リアルタイムオートチューニングが動作する条件
制御モード	制御モードにより、有効となるリアルタイムオートチューニングモードが異なります。詳細はパラメータ Pr0.02 「リアルタイムオートチューニング設定」の説明を参照してください。
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・サーボオン状態であること。</li> <li>・トルクリミット設定などの制御以外のパラメータが適切に設定されており、モータの正常回転に支障のない状態であること。</li> <li>・磁極位置推定実行中はイナーシャ比の推定動作、トルク補償値更新は行いません。</li> </ul>

## 2) 注意事項

- ・電源投入後、負荷特性推定に有効な動作データが十分蓄積されるまでは、推定値への追従が Pr6.31 「リアルタイムオートチューニング推定速度」に関わらず早くなることがあります。
- ・リアルタイムオートチューニングが有効の場合、外乱などで異常な推定値となることがあります。電源投入時から安定した動作を得たい場合は、リアルタイムオートチューニングを無効化することを推奨します。

また下記条件では、リアルタイムオートチューニングが正常に動作しないことがあります。その場合は、負荷条件・動作パターンを変更するか、マニュアル調整機能の説明を参照し、関連するパラメータを手動で設定してください。

	リアルタイムオートチューニングの動作が阻害される条件
負荷条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・負荷イナーシャがロータイナーシャと比較して小さい、あるいは大きい場合。（3 倍未満、あるいは 20 倍以上）</li> <li>・負荷イナーシャが変動する場合。</li> <li>・機械剛性が極端に低い場合。</li> <li>・バックラッシュによるガタなど、非線形な特性が存在する場合。</li> </ul>
動作パターン	<ul style="list-style-type: none"> <li>・速度 100[r/min] 未満と低速での連続使用の場合。</li> <li>・加減速が 1[s] に 2000[r/min] 以下とゆるやかな場合。</li> <li>・速度が 100[r/min] 以上、加減速が 1[s] に 2000[r/min] 以上の条件が 50[ms] 以上続かない場合。</li> <li>・加減速トルクが偏加重・粘性摩擦トルクと比べて小さい場合。</li> </ul>
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・フィードバックスケール分解能が低い場合（1 <math>\mu</math>m/pulse 以上）。</li> <li>・磁極位置推定結果の精度が低い場合</li> </ul>

## 3) リアルタイムオートチューニングの動作を制御するパラメータ

リアルタイムオートチューニングの動作は、以下のパラメータで設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能		
0	02	B	リアルタイム オートチューニング 設定	0～6	-	リアルタイムオートチューニングの動作モードを設定します。		
						設定値	モード	説明
						0	無効	リアルタイムオートチューニング機能は無効です。
						1	標準	安定性重視のモードです。偏荷重や摩擦補償を行わず、ゲイン切替も使用しません。
						2	位置決め *1	位置決め重視のモードです。水平軸などで偏荷重がなく、摩擦も小さいボールねじ駆動などの機器で使用します。
						3	垂直軸 *2	位置決めモードに加えて、垂直軸などの偏荷重を補償し、位置決め整定時間のばらつきを抑えます。
						4	摩擦補償 *3	垂直軸モードに加えて、摩擦が大きいベルト駆動軸などで、位置決め整定時間を短縮します。
						5	負荷特性測定	基本ゲイン設定や摩擦補償設定は変更せず、負荷特性推定のみを行います。セットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) と組み合わせて使用します。
						6	カスタマイズ *4	リアルタイムオートチューニングの機能の組み合わせを、Pr6. 32「リアルタイムオートチューニングカスタム設定」で詳細設定することで、用途に合わせたカスタマイズが可能です。
*1 速度・トルク制御では標準モードと同じになります。 *2 トルク制御では標準モードと同じになります。 *3 速度制御では垂直軸モードと同じになります。トルク制御では標準モードと同じになります。 *4 制御モードによって使用できない機能があります。Pr6. 32の説明を参照してください。								
0	03	B	リアルタイム オートチューニング 機械剛性設定	0～31	-	リアルタイムオートチューニング有効時の応答性を設定します。設定値を高くするほど、速度応答性が高くなり、サーボ剛性も上がりますが、振動が発生しやすくなります。動作を確認しながら、低い値から高い値へと変更してください。		
6	10	B	機能拡張設定	-32768 ～32767	—	bit14=1で負荷変動抑制機能の自動調整を有効とします。		

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能		
6	31	B	リアルタイム オートチューニング 推定速度	0～3	-	リアルタイムオートチューニング有効時の、負荷特性推定速度を設定します。設定値を高くするほど、負荷特性の変化への追従が早くなりますが、外乱に対する推定ばらつきも大きくなります。30分毎に推定結果はEEPROMに保存されます。		
						設定値	モード	説明
						0	変化しない	負荷特性推定を停止します。
						1	ほとんど 変化しない	負荷特性変化に対し分のオーダーで応答します。
						2	ゆるやかに変化	負荷特性変化に対し秒のオーダーで応答します。
						3 *	急峻に変化	負荷特性変化に対し最適な推定を行います。
* セットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) から、発振自動検知を有効にした場合は、本設定は無視され設定値3の設定で動作します。								
6	32	B	リアルタイム オートチューニング カスタム設定 (続く)	-32768 ～32767	-	リアルタイムオートチューニングの動作モードとして、カスタマイズモードを選択した場合 (Pr0.02=6) の自動調整機能の詳細設定を行います。		
						bit	内容	説明
						1～0	負荷特性推定 *1、*2	負荷特性推定機能の有効・無効を設定します。 設定値=0：無効 設定値=1：有効
						3～2	イナーシャ比 更新 *3	Pr0.04「イナーシャ比」の負荷特性推定結果での更新を設定します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：推定値で更新
						6～4	トルク補償 *4	Pr6.07「トルク指令加算値」 Pr6.08「正方向トルク補償値」 Pr6.09「負方向トルク補償値」の負荷特性推定結果での更新を設定します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：トルク補償無効 上記パラメータを0クリア。 設定値=2：垂直軸モード Pr6.07を更新。Pr6.08、Pr6.09は0クリア。 設定値=3：摩擦補償（弱） Pr6.07を更新。Pr6.08、Pr6.09は弱い補償を設定。 設定値=4：摩擦補償（中） Pr6.08、Pr6.09は中程度の補償を設定。 設定値=5：摩擦補償（強） Pr6.08、Pr6.09に強い補償を設定。
						*1 負荷特性推定無効の場合に、イナーシャ比を推定値で更新としても、現在の設定から変わりません。またトルク補償を推定値で更新とすると、0クリア（無効）されます。 *2 負荷特性測定を有効にする場合は、合わせて Pr6.31「リアルタイムオートチューニング推定速度」を0(推定停止)以外に設定してください。		

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能												
6	32	B	リアルタイム オートチューニング カスタム設定 (続き)	-32768 ～32767	-	<table><tr><th>bit</th><th>内容</th><th>説明</th></tr><tr><td>7</td><td>剛性設定 *5</td><td>Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」による基本ゲイン設定の有効・無効を設定します。 設定値=0：無効 設定値=1：有効</td></tr><tr><td>8</td><td>固定パラメータ 設定 *5</td><td>通常固定値となる固定パラメータの変更可否を設定します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：固定値に設定</td></tr><tr><td>10～9</td><td>ゲイン切替 設定 *5</td><td>リアルタイムオートチューニング有効時のゲイン切替関連パラメータの設定方法を選択します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：ゲイン切替無効 設定値=2：ゲイン切替有効</td></tr></table>	bit	内容	説明	7	剛性設定 *5	Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」による基本ゲイン設定の有効・無効を設定します。 設定値=0：無効 設定値=1：有効	8	固定パラメータ 設定 *5	通常固定値となる固定パラメータの変更可否を設定します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：固定値に設定	10～9	ゲイン切替 設定 *5	リアルタイムオートチューニング有効時のゲイン切替関連パラメータの設定方法を選択します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：ゲイン切替無効 設定値=2：ゲイン切替有効
						bit	内容	説明										
7	剛性設定 *5	Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」による基本ゲイン設定の有効・無効を設定します。 設定値=0：無効 設定値=1：有効																
8	固定パラメータ 設定 *5	通常固定値となる固定パラメータの変更可否を設定します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：固定値に設定																
10～9	ゲイン切替 設定 *5	リアルタイムオートチューニング有効時のゲイン切替関連パラメータの設定方法を選択します。 設定値=0：現在の設定を使用 設定値=1：ゲイン切替無効 設定値=2：ゲイン切替有効																
<p>*3 イナーシャ比更新を有効とする場合は、合わせて bit1～0(負荷特性推定)を1(有効)にしてください。両方が有効でなければ、イナーシャ比は更新されません。</p> <p>*4 トルク補償を有効(本設定値を2～5)とする場合は、合わせて bit3～2(イナーシャ比更新)を1(有効)にしてください。トルク補償だけの更新はできません。</p> <p>*5 本設定を0以外に設定する場合は、bit3～2(イナーシャ比更新)設定値を1(有効)にしてください。このときイナーシャ比更新を有効とするかどうかは、bit1～0(負荷特性推定)で設定できます。</p> <p>注) 本パラメータは bit 単位での設定が必要です。間違った設定を行った場合の動作は保証しないため、パラメータ編集にはセットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) の使用を推奨します。</p> <p>注) モータ動作中には本パラメータを変更しないでください。また実際にパラメータが更新されるのは、負荷特性測定結果が確定した後のモータ停止時となります。</p> <p>※bit 単位パラメータの設定方法 各設定を0以外に設定する場合は、以下の手順で Pr6.32設定値を計算してください。</p> <p>1) 各設定の最下位 bit を確認する 例：トルク補償機能の最下位 bit は4</p> <p>2) 2の(最下位 bit) 乗に設定値を掛ける。 例：トルク補償機能を摩擦補償(中)に設定する場合は、 2<sup>4</sup>×4=64 となる。</p> <p>3) 各設定について 1) 2) を計算し、すべて加算した値を Pr6.32設定値とする。 例：負荷特性測定＝有効、イナーシャ比更新＝有効、トルク補償＝摩擦補償(中)、剛性設定＝有効、固定パラメータ＝固定値に設定、ゲイン切替設定＝有効の場合、 2<sup>0</sup>×1+2<sup>2</sup>×1+2<sup>4</sup>×4+2<sup>7</sup>×1+2<sup>8</sup>×1+2<sup>9</sup>×2=1477</p>																		

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4) リアルタイムオートチューニングにより変更されるパラメータ

リアルタイムオートチューニングは、Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」およびPr6.32「リアルタイムオートチューニングカスタム設定」に応じて、負荷特性推定値を用いて以下のパラメータを更新します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
0	04	B	イナーシャ比	0～10000	%	リアルタイムオートチューニングのイナーシャ比更新が有効の場合に、本パラメータを更新します。
6	07	B	トルク指令 加算値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの垂直軸モードが有効の場合に、本パラメータを更新します。
6	08	B	正方向 トルク補償値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの摩擦補償モードが有効な場合に、本パラメータを更新します。
6	09	B	負方向 トルク補償値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの摩擦補償モードが有効な場合に、本パラメータを更新します。

リアルタイムオートチューニングは、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」に応じて、以下の基本ゲイン設定パラメータを更新します。詳しくは、7)の基本ゲインパラメータ設定表を参照願います。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	00	B	第1位置ループ ゲイン	0～30000	0.1/s	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	01	B	第1速度ループ ゲイン	1～32767	0.1 Hz	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	02	B	第1速度ループ 積分時定数	1～10000	0.1 ms	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	04	B	第1トルク フィルタ時定数	0～2500	0.01 ms	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	05	B	第2位置ループ ゲイン	0～30000	0.1/s	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	06	B	第2速度ループ ゲイン	1～32767	0.1 Hz	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	07	B	第2速度ループ 積分時定数	1～10000	0.1 ms	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。
1	09	B	第2トルク フィルタ時定数	0～2500	0.01 ms	剛性設定が有効の場合、剛性に応じた設定値に更新します。

リアルタイムオートチューニングは、以下のパラメータを固定値に設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	03	B	第1速度 検出フィルタ	0～5	-	固定パラメータ設定が有効の場合、0に設定します。
1	08	B	第2速度 検出フィルタ	0～5	-	固定パラメータ設定が有効の場合、0に設定します。
1	10	B	速度フィード フォワードゲイン	0～4000	0.1 %	固定パラメータ設定が有効の場合、300 (30%) に設定します。
1	11	B	速度フィード フォワードフィルタ	0～6400	0.01 ms	固定パラメータ設定が有効の場合、50 (0.5ms) に設定します。
1	12	B	トルクフィード フォワードゲイン	0～2000	0.1 %	固定パラメータ設定が有効の場合、0に設定します。
1	13	B	トルクフィード フォワードフィルタ	0～6400	0.01 ms	固定パラメータ設定が有効の場合、0に設定します。

(続く)



リアルタイムオートチューニングは、ゲイン切替設定に従い以下のパラメータを設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	14	B	第2ゲイン設定	0～1	—	現在の設定を保持以外の場合は1に設定します。
1	15	B	位置制御 切替モード	0～10	—	ゲイン切替有効の場合は10に設定します。 ゲイン切替無効の場合は0に設定します。
1	16	B	位置制御切替時間	0～10000	0.1 ms	現在の設定を保持以外の場合は50に設定します。
1	17	B	位置制御 切替レベル	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は50に設定します。
1	18	B	位置制御切替時 ヒステリシス	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は33に設定します。
1	19	B	位置ゲイン 切替時間	0～10000	0.1 ms	現在の設定を保持以外の場合は33に設定します。
1	20	B	速度制御 切替モード	0～5	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	21	B	速度制御切替時間	0～10000	0.1 ms	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	22	B	速度制御 切替レベル	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	23	B	速度制御切替時 ヒステリシス	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	24	B	トルク制御 切替モード	0～3	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	25	B	トルク制御切替時間	0～10000	0.1 ms	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	26	B	トルク制御 切替レベル	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。
1	27	B	トルク制御切替時 ヒステリシス	0～20000	—	現在の設定を保持以外の場合は0に設定します。

以下の設定はPr6.10「機能拡張設定」 負荷変動抑制機能自動設定の有効／無効で、下記パラメータも自動で設定されます。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	10	B	機能拡張設定	-32768～ 32767	—	剛性設定が有効の場合、 Pr6.10 bit14=1のとき、負荷変動抑制機能が有効(bit1=1)となります。 Pr6.10 bit14=0のとき、無効 (bit1=0) となります。
6	23	B	負荷変動補償 ゲイン	-100～ 100	%	剛性設定が有効の場合、 Pr6.10 bit14=1のとき、90%に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0%に設定します。
6	24	B	負荷変動補償 フィルタ	10～2500	0.01 ms	剛性設定が有効の場合、 Pr6.10 bit14=1のとき、剛性に応じた設定値に更新します。 Pr6.10 bit14=0のとき、値が保持されます。
6	73	B	負荷推定フィルタ	0～2500	0.01 ms	剛性設定が有効の場合、 Pr6.10 bit14=1のとき、0.13ms に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0ms に設定します。
6	74	B	トルク補償周波数1	0～5000	0.1 Hz	Pr6.10 bit14の値にかかわらず0に設定します。
6	75	B	トルク補償周波数2	0～5000	0.1 Hz	Pr6.10 bit14の値にかかわらず0に設定します。
6	76	B	負荷推定回数	0～8	—	剛性設定が有効の場合、 Pr6.10 bit14=1のとき、4に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0に設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## 5) 使用方法

Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」を0以外に設定すると、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」やPr6.10「機能拡張設定」bit14に応じて、制御パラメータが自動設定されます。

サーボオン後、動作指令を入力してください。負荷特性の推定に成功すると、Pr0.04「イナーシャ比」が更新されます。またモード設定によっては、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」も変化します。

Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を上げることで、モータの応答性を高くすることができます。位置決め整定時間や振動状態を見ながら、最適な値に調整してください。

## 6) その他の注意事項

- ① 起動後最初のサーボオン直後や、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を上げたときに、負荷特性推定が安定するまで異音や発振が生じることがありますが、すぐに安定化すれば異常ではありません。しかし発振したり、3往復動作以上の間異音が継続するなどが、頻繁に発生する場合は下記対策を行ってください。
  - 1) Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を下げる。
  - 2) Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」を0としリアルタイムオートチューニングを無効とする。
  - 3) Pr0.04「イナーシャ比」を機器の計算上の値に設定し、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」を0に設定する。
  - 4) 負荷変動抑制機能を無効化する。(Pr6.10 bit14=0とした後 bit1=0)
- ② 異音や発振が生じた後、Pr0.04「イナーシャ比」や、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」が極端な値に変わっている場合があります。このような場合は、上記3)の対策を実施してください。
- ③ リアルタイムオートゲインチューニングでの結果である、Pr0.04「イナーシャ比」や、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」は、30分ごとにEEPROMに書き込まれ、電源再投入時には、このデータを初期値としてオートチューニングを行います。30分経過前に電源をOFFにした場合はリアルタイムオートゲインチューニングの結果が保存されませんのでご注意ください。その場合、手動でパラメータのEEPROM書き込みを行ってから電源をOFFしてください。
- ④ 制御ゲインの更新は停止時に行われるため、ゲインが極端に低い場合や指令を一方向に連続で与え続ける場合など、モータが停止しない場合に、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」設定値の変更が反映されない場合があります。この場合停止後に反映される剛性設定によっては、異音や発振が生じる場合があります。  
剛性変更時は一旦モータを停止させて、確実に剛性設定が反映されたことを確認して、次の動作を行ってください。

## 7) 基本ゲインパラメータ設定表

剛性	第1ゲイン				第2ゲイン				負荷変動 抑制機能用
	Pr1.00	Pr1.01	Pr1.02	Pr1.04	Pr1.05	Pr1.06	Pr1.07 *1	Pr1.09	Pr6.24
	位置 [0.1/s]	速度 [0.1 Hz]	速度積分 [0.1 ms]	トルク [0.01 ms]	位置 [0.1/s]	速度 [0.1 Hz]	速度積分 [0.1 ms]	トルク [0.01 ms]	負荷変動 補償フィルタ [0.01/ms]
0	20	15	3700	1500	25	15	10000	1500	2500
1	25	20	2800	1100	30	20	10000	1100	2500
2	30	25	2200	900	40	25	10000	900	2500
3	40	30	1900	800	45	30	10000	800	2500
4	45	35	1600	600	55	35	10000	600	2500
5	55	45	1200	500	70	45	10000	500	2500
6	75	60	900	400	95	60	10000	400	2500
7	95	75	700	300	120	75	10000	300	2120
8	115	90	600	300	140	90	10000	300	1770
9	140	110	500	200	175	110	10000	200	1450
10	175	140	400	200	220	140	10000	200	1140
11	320	180	310	126	380	180	10000	126	880
12	390	220	250	103	460	220	10000	103	720
13	480	270	210	84	570	270	10000	84	590
14	630	350	160	65	730	350	10000	65	450
15	720	400	140	57	840	400	10000	57	400
16	900	500	120	45	1050	500	10000	45	320
17	1080	600	110	38	1260	600	10000	38	270
18	1350	750	90	30	1570	750	10000	30	210
19	1620	900	80	25	1880	900	10000	25	180
20	2060	1150	70	20	2410	1150	10000	20	140
21	2510	1400	60	16	2930	1400	10000	16	110
22	3050	1700	50	13	3560	1700	10000	13	90
23	3770	2100	40	11	4400	2100	10000	11	80
24	4490	2500	40	9	5240	2500	10000	9	60
25	5000	2800	35	8	5900	2800	10000	8	60
26	5600	3100	30	7	6500	3100	10000	7	50
27	6100	3400	30	7	7100	3400	10000	7	50
28	6600	3700	25	6	7700	3700	10000	6	40
29	7200	4000	25	6	8400	4000	10000	6	40
30	8100	4500	20	5	9400	4500	10000	5	40
31	9000	5000	20	5	10500	5000	10000	5	40

\*1 垂直軸モードまたは摩擦補償モード (Pr0.02=3, 4) の場合には、負荷特性の推定が完了するまでの間 Pr1.07 は 9999 (保持) となります。

## 5-1-2 適応フィルタ

実動作状態で、モータ速度にあらわれる振動成分から共振周波数を推定し、トルク指令から共振成分を取り除くことで、振動を低減します。

## 1) 適用範囲

本機能は以下の条件で動作します。

	適応フィルタが動作する条件
制御モード	トルク制御モード以外の制御モードであること
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・サーボオン状態であること。</li> <li>・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。</li> <li>・磁極位置推定実行中は適応動作を行いません。</li> </ul>

## 2) 注意事項

また下記条件では、正常に動作しないことがあります。その場合はノッチフィルタを手動設定して、共振抑制を行ってください。

	適応フィルタの動作が阻害される条件
共振点	<ul style="list-style-type: none"> <li>・共振周波数が速度応答周波数[Hz]の3倍以下の場合。</li> <li>・共振ピークが低い場合、あるいは制御ゲインが低い場合で、モータ速度にその影響が現れない場合。</li> <li>・共振点が3つ以上ある場合。</li> </ul>
負荷	・バックラッシュなどの非線形要素により、高周波数成分を持つモータ速度変動が生ずる場合。
指令パターン	・加減速が1[s]に30000[r/min]以上と急激な場合。
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・フィードバックスケール分解能が低い場合 (1 <math>\mu</math>m/pulse 以上)</li> <li>・フィードバックスケール分解能が高い場合 (0.01 <math>\mu</math>m/pulse 以下)</li> </ul>

## 3) 関連するパラメータ

適応フィルタの動作は下記パラメータで設定できます。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
2	00	B	適応フィルタ モード設定	0～6	-	<p>適応フィルタの動作モードを設定します。 モード変更時は、一旦0（無効）か4（クリア）としてください。 設定値0：適応フィルタ無効 適応フィルタは無効です。第3・第4ノッチフィルタ関連パラメータは現状の値を保持します。 設定値1：適応フィルタ1つ有効 適応フィルタが1つ有効となります。第3ノッチフィルタ関連パラメータを適応結果に応じて更新します。 設定値2：適応フィルタ2つ有効 適応フィルタが2つ有効となります。第3・第4ノッチフィルタ関連パラメータを適応結果に応じて更新します。 設定値3：共振周波数測定モード 共振周波数を測定します。測定結果はセットアップ支援ソフトにて確認できます。第3・第4ノッチフィルタ関連パラメータは現状の値を保持します。 設定値4：適応結果クリア 第3・第4ノッチフィルタ関連パラメータを無効とし、適応結果をクリアします。 設定値5：高精度適応フィルタ 適応フィルタが2つ有効となります。第3・第4ノッチフィルタ関連パラメータを適応結果に応じて更新します。 適応フィルタを2つ使用する場合は、本設定値を推奨します。 設定値6：メーカ使用 本設定値は使用しないでください。</p>

また適応フィルタは、以下のパラメータを自動設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
2	07	B	第3ノッチ 周波数	50～5000	Hz	適応フィルタが推定した第1の共振周波数が自動設定されます。共振点が見つからない場合は5000が設定されます。
2	08	B	第3ノッチ 幅選択	0～20	-	適応フィルタ有効時は自動設定されます。
2	09	B	第3ノッチ 深さ選択	0～99	-	適応フィルタ有効時は自動設定されます。
2	10	B	第4ノッチ 周波数	50～5000	Hz	適応フィルタが推定した第2の共振周波数が自動設定されます。共振点が見つからない場合は5000が設定されます。
2	11	B	第4ノッチ 幅選択	0～20	-	適応フィルタが2つ有効または高精度適応フィルタの場合は自動設定されます。
2	12	B	第4ノッチ 深さ選択	0～99	-	適応フィルタが2つ有効または高精度適応フィルタの場合は自動設定されます。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4) 使用方法

Pr2.00「適応フィルタモード設定」を0以外に設定した状態で、動作指令を入力してください。  
共振点の影響がモータ速度にあらわれたときは、適応フィルタの数に応じて、  
第3ノッチフィルタまたは／および第4ノッチフィルタのパラメータが自動設定されます。

## 5) その他の注意事項

- ① 起動後最初のサーボオン直後や、リアルタイムオートチューニング zx 有効時に剛性設定を上げたときなど、適応フィルタが安定するまで異音や発振が生じることがありますが、すぐに安定化すれば異常ではありません。しかし発振したり、3往復動作以上の間異音が継続するなどが、頻繁に発生する場合は下記対策を行ってください。
  - 1) 正常に動作したときのパラメータを一度 EEPROM に書きこむ。
  - 2) Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を下げる。
  - 3) Pr2.00「適応フィルタモード設定」を0とし適応フィルタを無効とする。
  - 4) 手動でノッチフィルタを設定する。
- ② 異音や発振が生じた後、第3ノッチフィルタおよび第4ノッチフィルタの設定値が極端な値に変わっている場合があります。このような場合は、上記3の手順で一旦適応フィルタを無効とし、Pr2.07「第3ノッチ周波数」およびPr2.10「第4ノッチ周波数」の設定値を5000（無効）として、再度適応フィルタを有効にしてください。
- ③ 第3ノッチフィルタ周波数（Pr2.07）および第4ノッチフィルタ周波数（Pr2.10）は、30分ごとにEEPROMに書き込まれます。電源再投入時には、このデータを初期値として適応処理を行います。

### 5-1-3 リアルタイムオートチューニング（2自由度制御モード 標準タイプ）

機械の負荷特性をリアルタイムに推定し、その結果から剛性パラメータに応じた基本ゲイン設定と負荷変動補償を自動的に行います。

注：2自由度制御モードには、標準タイプと同期タイプがありますが、MINAS-A6NL シリーズでは、標準タイプのみ使用可能です。

#### 1) 適用範囲

本機能は以下の条件で動作します。

	リアルタイムオートチューニングが動作する条件
制御モード	位置制御、速度制御 Pr6.47 bit0=1 かつ bit3=0：2自由度制御モード 標準タイプ
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>サーボオン状態であること。</li> <li>トルクリミット設定などの制御以外のパラメータが適切に設定されており、モータの正常回転に支障のない状態であること。</li> </ul>

#### 2) 注意事項

- 電源投入後、負荷特性推定に有効な動作データが十分蓄積されるまでは、推定値への追従がPr6.31「リアルタイムオートチューニング推定速度」に関わらず早くなることがあります。
- リアルタイムオートチューニングが有効の場合、外乱などで異常な推定値となることがあります。電源投入時から安定した動作を得たい場合は、リアルタイムオートチューニングを無効化することを推奨します。

また下記条件では、リアルタイムオートチューニングが正常に動作しないことがあります。その場合は、負荷条件・動作パターンを変更するか、マニュアル調整機能の説明を参照し、関連するパラメータを手動で設定してください。

	リアルタイムオートチューニングの動作が阻害される条件
負荷条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>負荷イナーシャがロータイナーシャと比較して小さい、あるいは大きい場合。（3倍未満、あるいは20倍以上）</li> <li>負荷イナーシャが変動する場合。</li> <li>機械剛性が極端に低い場合。</li> <li>バックラッシュによるガタなど、非線形な特性が存在する場合。</li> </ul>
動作パターン	<ul style="list-style-type: none"> <li>速度100[r/min]未満と低速での連続使用の場合。</li> <li>加減速が1[s]に2000[r/min]以下とゆるやかな場合。</li> <li>速度が100[r/min]以上、加減速が1[s]に2000[r/min]以上の条件が50[ms]以上続かない場合。</li> <li>加減速トルクが偏加重・粘性摩擦トルクと比べて小さい場合。</li> </ul>
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>フィードバックスケール分解能が低い場合（1μm/pulse 以上）</li> <li>磁極位置推定結果の精度が低い場合</li> </ul>

## 3) リアルタイムオートチューニングの動作を制御するパラメータ

リアルタイムオートチューニングの動作は、以下のパラメータで設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能		
0	02	B	リアルタイム オートチューニング 設定	0～6	-	リアルタイムオートチューニングの動作モードを設定します。		
						設定値	モード	説明
						0	無効	リアルタイムオートチュー ニング機能は無効です。
						1	標準応答モード	安定性重視のモードです。偏荷 重や摩擦補償を行わず、ゲイン 切替も使用しません。
						2	高応答モード1	位置決め重視のモードです。水 平軸などで偏荷重がなく、摩擦 も小さいボールねじ駆動など の機器で使用します。
						3	高応答モード2	高応答モード1に加えて、偏荷 重の補償、第3ゲインの適用に より、位置決め整定時間のばら つきを抑えます。
						4	高応答モード3 *1	高応答モード2に加えて、摩擦 が大きい負荷などで、位置決め 整定時間を短縮します。
						5	負荷特性測定	基本ゲイン設定や摩擦補償設 定は変更せず、負荷特性推定 のみを行います。セットアップ支 援ソフトウェア (PANATERM) と 組み合わせて使用します。
						6	メーカー使用	本設定値は使用しないでくだ さい。
*1 速度制御では高応答モード2と同じになります。 また、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向 トルク補償値」Pr6.50「粘性摩擦補償ゲイン」パラメータ値は 更新されますが、動作には反映されません。								
0	03	B	リアルタイム オートチューニング 機械剛性設定	0～31	-	リアルタイムオートチューニング有効時の応答性を設定しま す。設定値を高くするほど、速度応答性が高くなり、サーボ剛 性も上がりますが、振動が発生しやすくなります。動作を確認 しながら、低い値から高い値へと変更してください。		
6	10	B	機能拡張設定	-32768～ 32767	—	bit14=1で負荷変動抑制機能の自動調整を有効とします。		

(続く)



分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能		
6	31	B	リアルタイム オートチューニング 推定速度	0～3	-	リアルタイムオートチューニング有効時の、負荷特性推定速度を設定します。設定値を高くするほど、負荷特性の変化への追従が早くなりますが、外乱に対する推定ばらつきも大きくなります。30分毎に推定結果はEEPROMに保存されます。		
						設定値	モード	説明
						0	変化しない	負荷特性推定を停止します。
						1	ほとんど 変化しない	負荷特性変化に対し分の オーダーで応答します。
						2	ゆるやかに変化	負荷特性変化に対し秒の オーダーで応答します。
						3 *	急峻に変化	負荷特性変化に対し最適な 推定を行います。
* セットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) から、発振自動検知を有効にした場合は、本設定は無視され設定値3の設定で動作します。								
6	32	B	リアルタイム オートチューニング カスタム設定	-32768 ～32767	-	2自由度制御モードでは使用できません。 設定値0でご使用ください。		

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 4) リアルタイムオートチューニングにより変更されるパラメータ

リアルタイムオートチューニングは、Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」に応じて、  
負荷特性推定値を用いて以下のパラメータを更新します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
0	04	B	イナーシャ比	0～10000	%	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)に、本パラメータを更新します。
6	07	B	トルク指令 加算値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの高応答モード2, 3 (Pr0.02=3, 4)の場合に、本パラメータを更新します。
6	08	B	正方向 トルク補償値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの高応答モード3 (Pr0.02=4)の場合に、本パラメータを更新します。
6	09	B	負方向 トルク補償値	-100～ 100	%	リアルタイムオートチューニングの高応答モード3 (Pr0.02=4)の場合に、本パラメータを更新します。
6	50	B	粘性摩擦補償ゲイン	0～10000	0.1%/ (10000 r/min)	リアルタイムオートチューニングの高応答モード3 (Pr0.02=4)の場合に、本パラメータを更新します。

リアルタイムオートチューニングは、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」  
に応じて、以下の基本ゲイン設定パラメータを更新します。詳しくは、7)の基本ゲインパラ  
メータ設定表を参照してください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	00	B	第1位置ループ ゲイン	0～30000	0.1/s	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	01	B	第1速度ループ ゲイン	1～32767	0.1 Hz	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	02	B	第1速度ループ 積分時定数	1～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	04	B	第1トルク フィルタ時定数	0～2500	0.01 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	05	B	第2位置ループ ゲイン	0～30000	0.1/s	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	06	B	第2速度ループ ゲイン	1～32767	0.1 Hz	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	07	B	第2速度ループ 積分時定数	1～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
1	09	B	第2トルク フィルタ時定数	0～2500	0.01 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。
2	22	B	指令 スムージングフィルタ	0～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、剛性に応じた設定値に更新します。 *速度制御では、1次フィルタ固定となります。
6	48	B	調整フィルタ	0～2000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4, 6)、剛性に応じた設定値に更新します。 *速度制御では、1次フィルタ固定となります。

リアルタイムオートチューニングは、以下のパラメータを固定値に設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	03	B	第1速度 検出フィルタ	0～5	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	08	B	第2速度 検出フィルタ	0～5	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	10	B	速度フィード フォワードゲイン	0～4000	0.1 %	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、1000 (100%) に設定します。
1	11	B	速度フィード フォワードフィルタ	0～6400	0.01 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0 (無効) に設定します。

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	12	B	トルクフィード フォワードゲイン	0～2000	0.1 %	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、1000 (100%) に設定します。
1	13	B	トルクフィード フォワードフィルタ	0～6400	0.01 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0 (無効) に設定します。
6	10	B	機能拡張設定	-32768～ 32767	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、bit4=1に設定します。
6	49	B	指令応答フィルタ/ 調整フィルタ 減衰項設定	0～99	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、15に設定します。

リアルタイムオートチューニングは、Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」に応じて、以下のパラメータを設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	14	B	第2ゲイン設定	0～1	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、1に設定します。
1	15	B	位置制御 切替モード	0～10	-	標準応答モード (Pr0.02=1) の場合、0に設定します。 高応答モード1～3 (Pr0.02=2～4) の場合、 7に設定します。
1	16	B	位置制御切替時間	0～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、10に設定します。
1	17	B	位置制御 切替レベル	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	18	B	位置制御切替時 ヒステリシス	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	19	B	位置ゲイン 切替時間	0～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、10に設定します。
1	20	B	速度制御 切替モード	0～5	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	21	B	速度制御切替時間	0～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	22	B	速度制御 切替レベル	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	23	B	速度制御切替時 ヒステリシス	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	24	B	トルク制御 切替モード	0～3	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	25	B	トルク制御切替時間	0～10000	0.1 ms	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	26	B	トルク制御 切替レベル	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
1	27	B	トルク制御切替時 ヒステリシス	0～20000	-	リアルタイムオートチューニングが有効の場合 (Pr0.02=1～4)、0に設定します。
6	05	B	位置第3ゲイン 有効時間	0～10000	0.1 ms	標準応答モード、高応答モード1 (Pr0.02=1, 2) の場合、 0 (無効) に設定します。 高応答モード2, 3 (Pr0.02=3, 4) の場合、 「Pr2.22×20」に設定します。 (但し、最大値は10000で制限されます。)
6	06	B	位置第3ゲイン 倍率	50～1000	%	標準応答モード、高応答モード1 (Pr0.02=1, 2) の場合、 100(100%)に設定します。 高応答モード2, 3 (Pr0.02=3, 4) の場合、 200(200%)に設定します。

Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」が1～4、6の場合、以下の設定は Pr6.10  
「機能拡張設定」 負荷変動抑制機能自動設定の有効／無効で、下記パラメータも自動で設定  
されます。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	10	B	機能拡張設定	-32768～ 32767	-	Pr6.10 bit14=1のとき、負荷変動抑制機能が有効(bit1=1)となります。 Pr6.10 bit14=0のとき、無効 (bit1=0) となります。
6	23	B	負荷変動補償 ゲイン	-100～100	%	Pr6.10 bit14=1のとき、90%に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0%に設定します。
6	24	B	負荷変動補償 フィルタ	10～2500	0.01 ms	Pr6.10 bit14=1のとき、剛性に応じた設定値に更新します。 Pr6.10 bit14=0のとき、値が保持されます。
6	73	B	負荷推定フィルタ	0～2500	0.01 ms	Pr6.10 bit14=1のとき、0.13ms に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0ms に設定します。
6	74	B	トルク補償周波数1	0～5000	0.1 Hz	Pr6.10 bit14の値にかかわらず0に設定します。
6	75	B	トルク補償周波数2	0～5000	0.1 Hz	Pr6.10 bit14の値にかかわらず0に設定します。
6	76	B	負荷推定回数	0～8	—	Pr6.10 bit14=1のとき、4に設定します。 Pr6.10 bit14=0のとき、0に設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 5) 使用方法

Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」を0以外に設定すると、Pr0.03  
「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」 Pr6.10「機能拡張設定」bit14に応じて、  
制御パラメータが自動設定されます。

サーボオン後、動作指令を入力してください。負荷特性の推定に成功すると、Pr0.04  
「イナーシャ比」が更新されます。またモード設定によっては、Pr6.07「トルク指令加算値」、  
Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」、Pr6.50  
「粘性摩擦補償ゲイン」も変化します。

Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を上げることで、モータの応答性を  
高くすることができます。位置決め整定時間や振動状態を見ながら、最適な値に調整してくだ  
さい。

## 6) その他の注意事項

- ① 起動後最初のサーボオン直後や、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を上げたときに、負荷特性推定が安定するまで異音や発振が生じることがありますが、すぐに安定化すれば異常ではありません。しかし発振したり、3往復動作以上の間異音が継続するなどが、頻繁に発生する場合は下記対策を行ってください。
  - 1) Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」を下げる。
  - 2) Pr0.02「リアルタイムオートチューニング設定」を0としリアルタイムオートチューニングを無効とする。
  - 3) Pr0.04「イナーシャ比」を機器の計算上の値に設定し、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」、Pr6.50「粘性摩擦補償ゲイン」を0に設定する。
  - 4) 負荷変動抑制機能を無効化する。(Pr6.10 bit14=0とした後 bit1=0)
- ② 異音や発振が生じた後、Pr0.04「イナーシャ比」や、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」、Pr6.50「粘性摩擦補償ゲイン」が極端な値に変わっている場合があります。このような場合は、上記3)の対策を実施してください。
- ③ リアルタイムオートゲインチューニングでの結果である、Pr0.04「イナーシャ比」や、Pr6.07「トルク指令加算値」、Pr6.08「正方向トルク補償値」、Pr6.09「負方向トルク補償値」、Pr6.50「粘性摩擦補償ゲイン」は、30分ごとにEEPROMに書き込まれ、電源再投入時には、このデータを初期値としてオートチューニングを行います。30分経過前に電源をOFFにした場合はリアルタイムオートゲインチューニングの結果が保存されませんのでご注意ください。その場合、手でパラメータのEEPROM書き込みを行ってから電源をOFFしてください。
- ④ 制御ゲインの更新は停止時に行われるため、ゲインが極端に低い場合や指令を一方向に連続で与え続ける場合など、モータが停止しない場合に、Pr0.03「リアルタイムオートチューニング機械剛性設定」設定値の変更が反映されない場合があります。この場合停止後に反映される剛性設定によっては、異音や発振が生じる場合があります。  
剛性変更時は一旦モータを停止させて、確実に剛性設定が反映されたことを確認して、次の動作を行ってください。
- ⑤ 2自由度制御モード時のトルク制御でリアルタイムオートチューニング有効時、Pr1.12「トルクフィードフォワードゲイン」の設定値に関係なく、トルクフィードフォワードは無効(Pr1.12=0と等価)となります。  
トルクフィードフォワード無効で動作する状態は次の操作を実施するまで続きます。
  - ・リアルタイムオートチューニングを有効から無効に切り替えた後にPr1.12を現在のパラメータ(1000)以外の値に設定する。

## 7) 基本ゲインパラメータ設定表

剛性	第1ゲイン/第2ゲイン				指令応答		調整 フィルタ	負荷変動抑制 機能用
	Pr1.00 Pr1.05	Pr1.01 Pr1.06	Pr1.02 Pr1.07	Pr1.04 Pr1.09	Pr2.22		Pr6.48 *1	Pr6.24
	位置 [0.1/s]	速度 [0.1 Hz]	速度 積分 [0.1 ms]	トルク [0.01 ms]	時定数[0.1 ms]		時定数 [0.1 ms]	負荷変動補償 フィルタ [0.01/ms]
					標準 応答 モード	高応答 モード 1～3		
0	20	15	3700	1500	1919	764	155	2500
1	25	20	2800	1100	1487	595	115	2500
2	30	25	2200	900	1214	486	94	2500
3	40	30	1900	800	960	384	84	2500
4	45	35	1600	600	838	335	64	2500
5	55	45	1200	500	668	267	54	2500
6	75	60	900	400	496	198	44	2500
7	95	75	700	300	394	158	34	2120
8	115	90	600	300	327	131	34	1770
9	140	110	500	200	268	107	24	1450
10	175	140	400	200	212	85	23	1140
11	320	180	310	126	139	55	16	880
12	390	220	250	103	113	45	13	720
13	480	270	210	84	92	37	11	590
14	630	350	160	65	71	28	9	450
15	720	400	140	57	62	25	8	400
16	900	500	120	45	50	20	7	320
17	1080	600	110	38	41	17	6	270
18	1350	750	90	30	33	13	5	210
19	1620	900	80	25	28	11	5	180
20	2060	1150	70	20	22	9	4	140
21	2510	1400	60	16	18	7	4	110
22	3050	1700	50	13	15	6	3	90
23	3770	2100	40	11	12	5	3	80
24	4490	2500	40	9	10	4	3	60
25	5000	2800	35	8	9	4	2	60
26	5600	3100	30	7	8	3	2	50
27	6100	3400	30	7	7	3	2	50
28	6600	3700	25	6	7	3	2	40
29	7200	4000	25	6	6	2	2	40
30	8100	4500	20	5	6	2	2	40
31	9000	5000	20	5	5	2	2	40

\*1 Pr6.48「調整フィルタ」は、アンプとモータの組み合わせにより+1した値になる場合があります。

## 5-2 マニュアル調整機能

A6NL シリーズは、前述の自動調整機能を持っていますが、負荷条件や動作パターンの制約により使用できない場合や、機器特性に合わせて最良の応答性、安定性を発揮させたい場合に、手動での再調整が必要となることがあります。

ここでは、以下の制御モードおよび機能毎に分けて、このマニュアル調整機能について記します。

- 1) 位置制御モードのブロック図 (5-2-1)
- 2) 速度制御モードのブロック図 (5-2-2)
- 3) トルク制御モードのブロック図 (5-2-3)
- 4) ゲイン切替機能 (5-2-4)
- 5) ノッチフィルタ (5-2-5)
- 6) 制振制御 (5-2-6)
- 7) モデル型制振フィルタ (5-2-7)
- 8) フィードフォワード機能 (5-2-8)
- 9) 負荷変動抑制機能 (5-2-9)
- 10) 第3ゲイン切替機能 (5-2-10)
- 11) 摩擦トルク補償 (5-2-11)
- 12) 2段トルクフィルタ (5-2-12)
- 13) 象限突起抑制機能 (5-2-13)
- 14) 2自由度制御モード(位置制御時) (5-2-14)
- 15) 2自由度制御モード(速度制御時) (5-2-15)

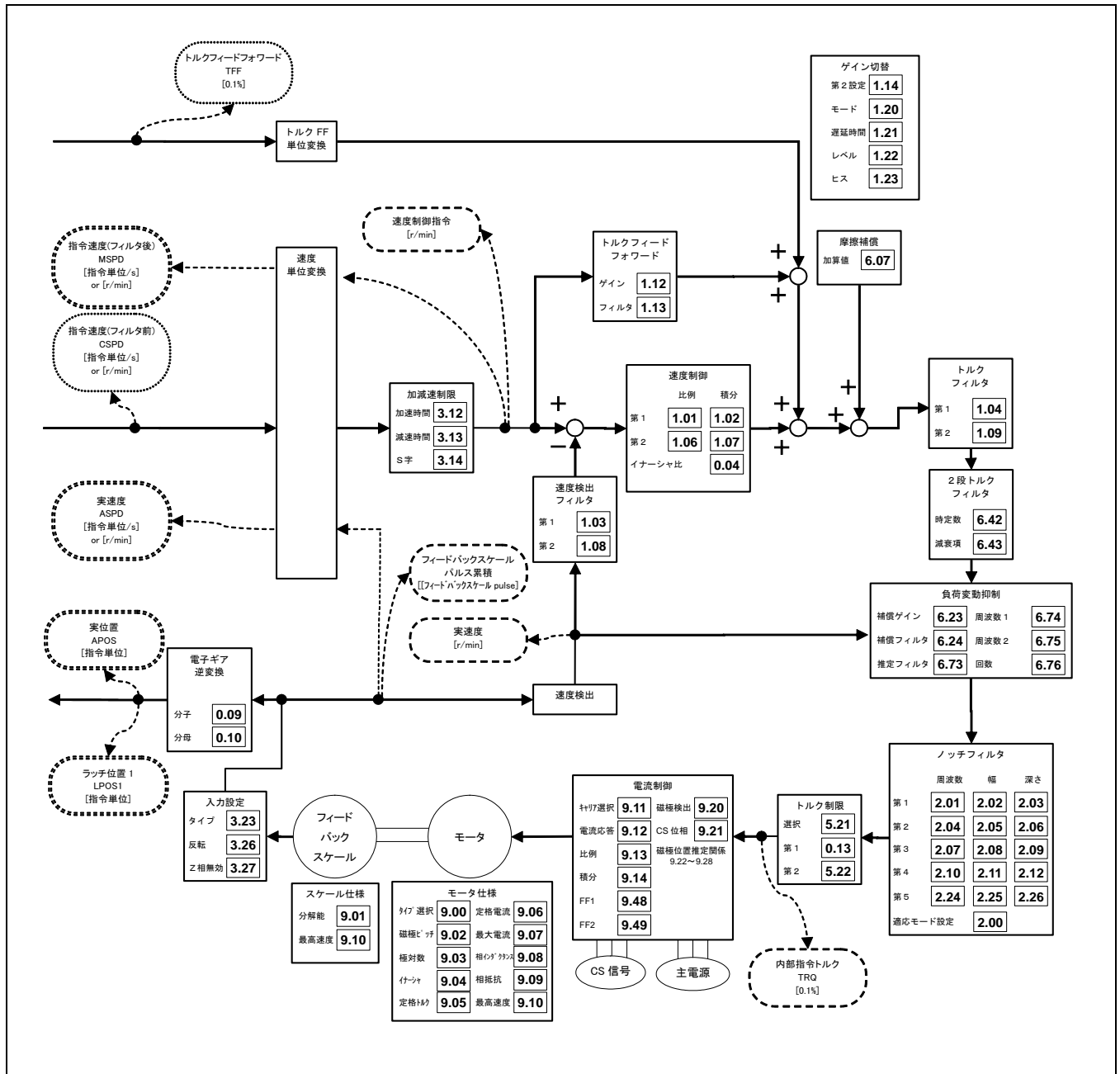




## 5-2-2 速度制御モードのブロック図

MINAS-A6NL シリーズの速度制御は、下記ブロック図の構成となっています。

- ・サイクリック速度制御モード (CV)



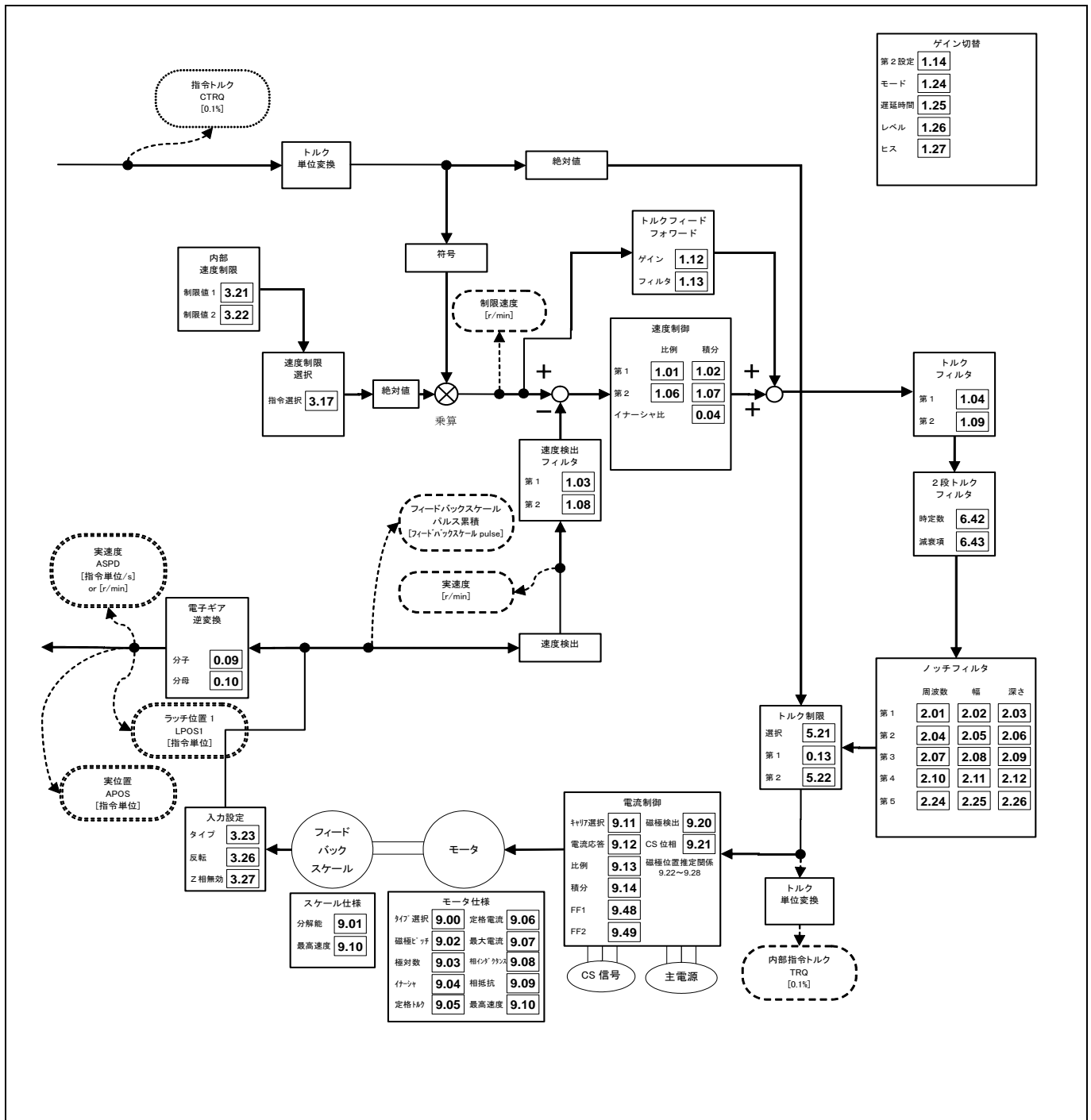
速度制御ブロック図

\*1 PANATERM からの周波数特性解析(速度閉ループ特性、トルク速度(垂直))実行時はアンプが内部的に速度制御に切り替わります。

## 5-2-3 トルク制御モードのブロック図

MINAS-A6NL シリーズのトルク制御は、下記ブロック図の構成となっています。

- ・サイクリックトルク制御モード (CT)



トルク制御ブロック図

- \*1 PANATERM からの周波数特性解析(トルク速度(通常))実行時はアンプが内部的にトルク制御に切り替わります。
- \*2 2自由度制御モード時のトルク制御は、従来制御モード時のトルク制御と同様の制御を行います。  
 ※機能拡張版 2 以前のバージョンでは、2 自由度制御モード時にトルク制御へ切り替えた場合は Err91.1「RTEX コマンド異常保護」が発生します。

## 5-2-4 ゲイン切替機能

内部データ、あるいは外部信号によるゲイン切替を行うことで、以下の効果が得られます。

- ・停止時（サーボロック）のゲインを下げて、振動をおさえる。
- ・停止時（整定時）のゲインを上げて、整定時間を短縮する。
- ・動作時のゲインを上げて、指令追従性を良くする。
- ・機器の状態に応じて外部信号でゲインを切替。

## 1) 関連するパラメータ

ゲイン切替機能は、以下のパラメータで設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能																								
1	14	B	第2 ゲイン設定	0～1	—	ゲイン切替機能を用いて、最適調整を行う場合に設定します。 0：第1 ゲイン固定となり、RTEX通信のコントロールビットGain_SWにより速度ループの動作をPI動作／P動作に切替えます。 Gain_SW = 0 →PI動作 Gain_SW = 1 →P動作 1：第1 ゲイン（Pr1.00～Pr1.04）と第2 ゲイン（Pr1.05～Pr1.09）のゲイン切替を有効とします。																								
1	15	B	位置制御切替 モード	0～10	—	位置制御時、ゲイン切替のトリガ条件を設定します。 <table><tr><th>設定値</th><th>切替条件</th></tr><tr><td>0</td><td>第1 ゲイン固定</td></tr><tr><td>1</td><td>第2 ゲイン固定</td></tr><tr><td>2</td><td>RTEX通信ゲイン切替指令（Gain_SW）</td></tr><tr><td>3</td><td>トルク指令</td></tr><tr><td>4</td><td>無効（第1 ゲイン固定）</td></tr><tr><td>5</td><td>速度指令</td></tr><tr><td>6</td><td>位置偏差</td></tr><tr><td>7</td><td>位置指令あり</td></tr><tr><td>8</td><td>位置決め完了でない</td></tr><tr><td>9</td><td>実速度</td></tr><tr><td>10</td><td>位置指令あり＋実速度</td></tr></table>	設定値	切替条件	0	第1 ゲイン固定	1	第2 ゲイン固定	2	RTEX通信ゲイン切替指令（Gain_SW）	3	トルク指令	4	無効（第1 ゲイン固定）	5	速度指令	6	位置偏差	7	位置指令あり	8	位置決め完了でない	9	実速度	10	位置指令あり＋実速度
設定値	切替条件																													
0	第1 ゲイン固定																													
1	第2 ゲイン固定																													
2	RTEX通信ゲイン切替指令（Gain_SW）																													
3	トルク指令																													
4	無効（第1 ゲイン固定）																													
5	速度指令																													
6	位置偏差																													
7	位置指令あり																													
8	位置決め完了でない																													
9	実速度																													
10	位置指令あり＋実速度																													
1	16	B	位置制御切替 時間	0～10000	0.1ms	位置制御時、切替モードが 3、5～10 の場合、第2ゲインから第1ゲインへの切替時に、トリガ検出から実際にゲインが切り替わるまでの時間を設定します。																								
1	17	B	位置制御切替 レベル	0～20000	モードに 依存	位置制御時、切替モードが 3、5、6、9、10 の場合の、トリガ判定のレベルを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル≧ヒステリシスに設定してください。																								
1	18	B	位置制御切替時 ヒステリシス	0～20000	モードに 依存	位置制御時、切替モードが 3、5、6、9、10 の場合の、トリガ判定のヒステリシスを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル<ヒステリシスの場合、ヒステリシス＝レベルに内部で再設定されます。																								
1	19	B	位置ゲイン 切替時間	0～10000	0.1ms	位置制御時、Pr1.00「第1位置ループゲイン」とPr1.05「第2位置ループゲイン」の差が大きい場合に、位置ループゲインの急激な増加を抑制することができます。 位置ループゲインが増加する場合には、設定値の時間をかけてゲインが変化します。																								

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能						
1	20	B	速度制御切替 モード	0～5	—	速度制御時、ゲイン切替のトリガ条件を設定します。						
						設定値	切替条件					
						0	第1ゲイン固定					
						1	第2ゲイン固定					
						2	RTEX通信ゲイン切替指令（Gain_SW）					
						3	トルク指令					
						4	速度指令変化量					
						5	速度指令					
1	21	B	速度制御切替 時間	0～10000	0.1ms	速度制御時、切替モードが 3～5 の場合、第2ゲインから第1ゲインへの切替時に、トリガ検出から実際にゲインが切り替わるまでの時間を設定します。						
1	22	B	速度制御切替 レベル	0～20000	モード に依存	速度制御時、切替モードが 3～5 の場合の、トリガ判定のレベルを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル≧ヒステリシスに設定してください。						
1	23	B	速度制御切替時 ヒステリシス	0～20000	モード に依存	速度制御時、切替モードが 3～5 の場合の、トリガ判定のヒステリシスを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル<ヒステリシスの場合、ヒステリシス＝レベルに内部で再設定されます。						
1	24	B	トルク制御切替 モード	0～3	—	トルク制御時、ゲイン切替のトリガ条件を設定します。						
						設定値	切替条件					
						0	第1ゲイン固定					
						1	第2ゲイン固定					
						2	RTEX通信ゲイン切替指令（Gain_SW）					
						3	トルク指令					
						1	25	B	トルク制御切替 時間	0～10000	0.1ms	トルク制御時、切替モードが 3の場合、第2ゲインから第1ゲインへの切替時に、トリガ検出から実際にゲインが切り替わるまでの時間を設定します。
						1	26	B	トルク制御切替 レベル	0～20000	モード に依存	トルク制御時、切替モードが 3の場合の、トリガ判定のレベルを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル≧ヒステリシスに設定してください。
1	27	B	トルク制御切替時 ヒステリシス	0～20000	モード に依存	トルク制御時、切替モードが 3の場合の、トリガ判定のヒステリシスを設定します。 単位は切替モードの設定により異なります。 注) レベル<ヒステリシスの場合、ヒステリシス＝レベルに内部で再設定されます。						

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## 2) 使用方法

使用する制御モード毎にゲイン切替モードを設定したのち、Pr1.14「第2ゲイン設定」でゲイン切替機能を有効(Pr1.14=1)として使用します。

切替モード (Pr1.15) 設定値	切替条件	ゲイン切替の詳細
0	第1ゲイン固定	第1ゲイン (Pr1.00～Pr1.04) に固定。
1	第2ゲイン固定	第2ゲイン (Pr1.05～Pr1.09) に固定。
2	RTEX通信ゲイン切替指令あり	RTEX通信のゲイン切替指令指令 (Gain_SW) が0の場合は第1ゲイン、1の場合は第2ゲインとなります。
3	トルク指令大	前回第1ゲインで、トルク指令の絶対値が (レベル+ヒステリシス) [%] を超えたときに第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、トルク指令の絶対値が (レベル-ヒステリシス) [%] 以下の状態が遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。
4	速度指令変化量大	速度制御時に有効。 前回第1ゲインで、速度指令の変化量の絶対値が (レベル+ヒステリシス) [10r/min/s] を超えた場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、速度指令の変化量の絶対値が (レベル-ヒステリシス) [10r/min/s] 以下の状態が遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。 ※速度制御以外では、第1ゲイン固定となります。
5	速度指令大	位置・速度制御時に有効。 前回第1ゲインで、速度指令の絶対値が (レベル+ヒステリシス) [r/min] を超えた場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、速度指令の絶対値が (レベル-ヒステリシス) [r/min] 以下の状態が、遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。
6	位置偏差大	位置制御時に有効。 前回第1ゲインで、位置偏差の絶対値が (レベル+ヒステリシス) [pulse] を超えた場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、位置偏差の絶対値が (レベル-ヒステリシス) [pulse] 以下の状態が、遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。 ※レベル、ヒステリシスの単位[pulse]は、フィードバックスケール分解能で設定します。

(続く)

切替モード (Pr1.15) 設定値	切替条件	ゲイン切替の詳細
7	位置指令あり	位置制御時に有効。 前回第1ゲインで、位置指令が0でない場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、位置指令が0の状態が、遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。
8	位置決め完了でない	位置制御時に有効。 前回第1ゲインで、位置決め未完了となった場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、位置決め完了状態が、遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。
9	実速度大	位置制御時に有効。 前回第1ゲインで、実速度の絶対値が（レベル+ヒステリシス）[r/min]を超えた場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、実速度の絶対値が（レベル-ヒステリシス）[r/min]以下の状態が遅延時間の間継続したときに第1ゲインに戻る。
10	位置指令あり+実速度	位置制御時に有効。 前回第1ゲインで、位置指令が0でない場合に第2ゲインに移行。 前回第2ゲインで、位置指令が0の状態が遅延時間の間継続し、かつ実速度の絶対値が（レベル-ヒステリシス）[r/min]以下のときに第1ゲインに戻る。

## 3) 設定方法

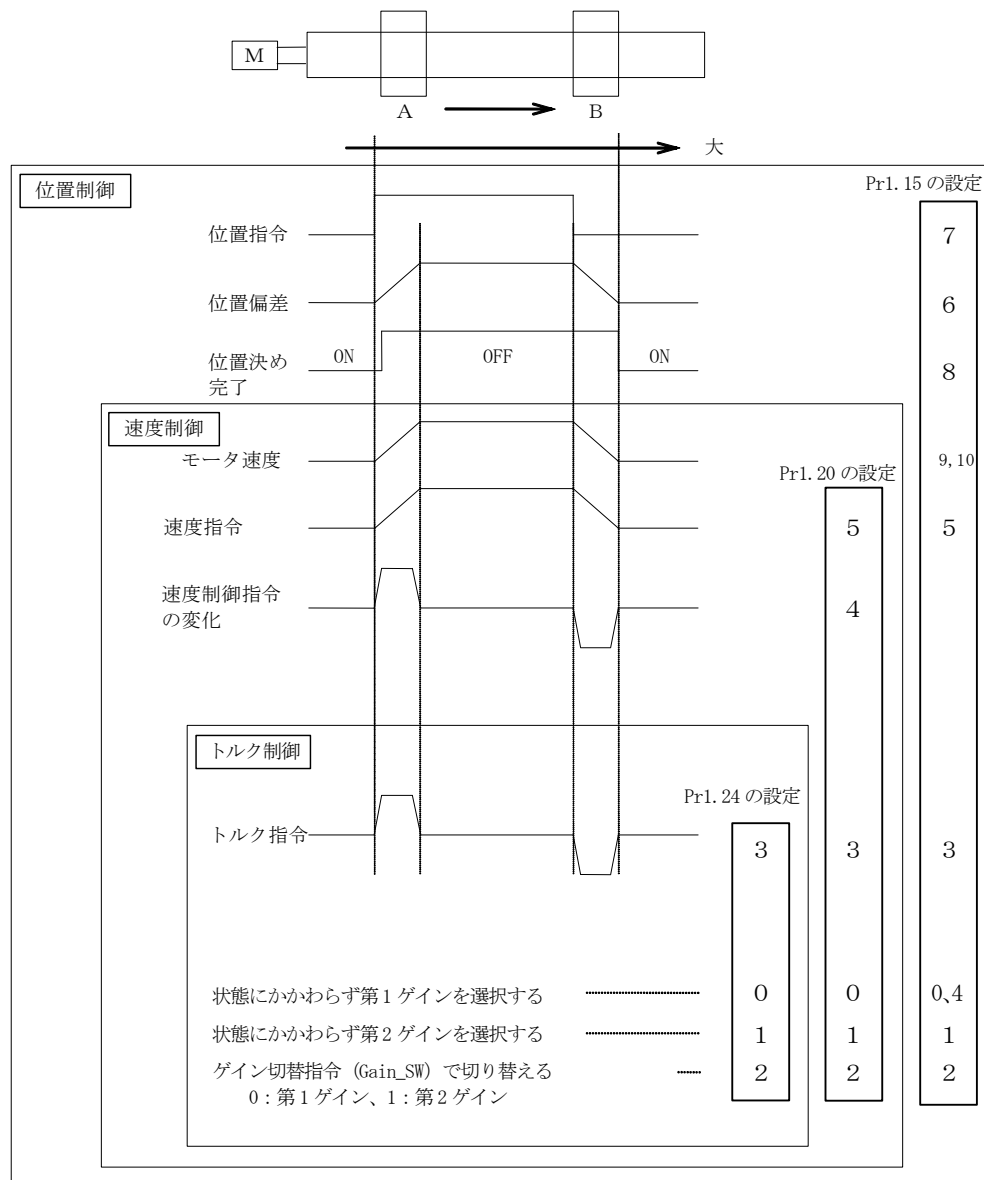
たとえば、負荷がAの位置からBの位置へ移動するときにサーボアンプ内部の状態が下図のように変化すると仮定します。このような状態においてゲイン切替機能を使用する場合に、関連するパラメータを設定する方法について記述します。

## ① ゲインを切替える条件を次のパラメータで設定します。

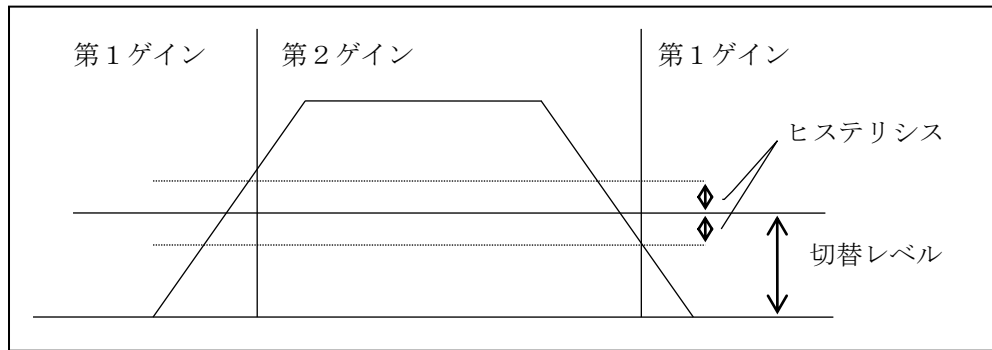
Pr1.15 「位置制御切替モード」

Pr1.20 「速度制御切替モード」

Pr1.24 「トルク制御切替モード」

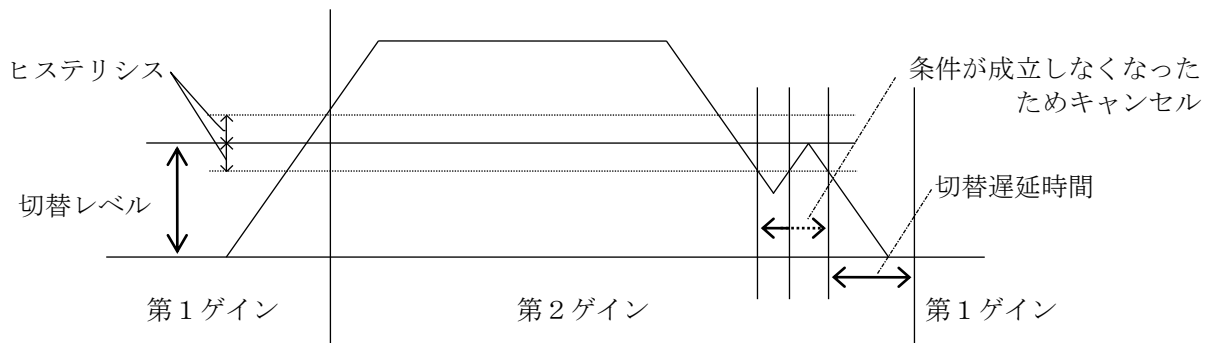


- ② 切替条件に応じて、切替レベル及びヒステリシスを設定します。



- ③ 切替遅延時間を設定します。

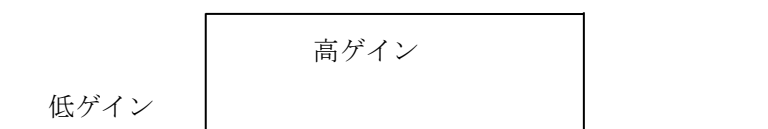
切替遅延時間は、第2ゲインから第1ゲインに切替えるときの時間遅れを設定するものです。第2ゲインから第1ゲインへの切替は、切替遅延時間の間、切替条件が継続して成立していなければなりません。



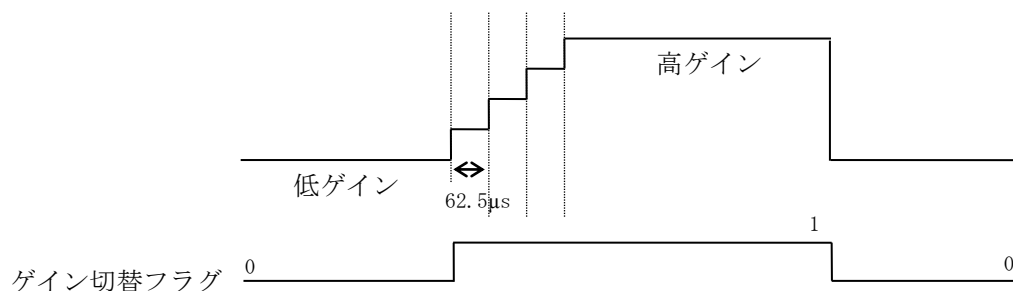
- ④ 位置ゲイン切替時間を設定します。

ゲイン切替の際に、速度ループゲイン・速度ループ積分時定数・速度検出フィルタ・トルクフィルタ時定数は瞬時に切替わりますが、位置ループゲインについては、高ゲインへの急変によるトラブルを避けるために、徐々に切替えることができます。※ゲイン切替フラグは、低ゲインから切り替わった瞬間に変化します。

Pr1.19「位置ゲイン切替時間」が0の場合



Pr1.19「位置ゲイン切替時間」が2の場合





## 5-2-5 ノッチフィルタ

機械剛性が低い場合、軸ねじれによる共振などで振動や音が発生し、ゲインを高く設定できないことがあります。このようなときにノッチフィルタで共振ピークを抑制することで、ゲインをより高く設定する、あるいは振動を低減することができます。

## 1) 関連するパラメータ

A6NLシリーズでは、周波数・幅・深さの調整が可能な、5つのノッチフィルタが使用できます。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
2	01	B	第1ノッチ 周波数	50～5000	Hz	第1のノッチフィルタの中心周波数を設定します。 ※設定値を5000とした場合、ノッチフィルタは無効となります。
2	02	B	第1ノッチ幅選択	0～20	-	第1のノッチフィルタの周波数幅を設定します。
2	03	B	第1ノッチ深さ選択	0～99	-	第1のノッチフィルタの中心周波数における深さを設定します。
2	04	B	第2ノッチ 周波数	50～5000	Hz	第2のノッチフィルタの中心周波数を設定します。 ※設定値を5000とした場合、ノッチフィルタは無効となります。
2	05	B	第2ノッチ幅選択	0～20	-	第2のノッチフィルタの周波数幅を設定します。
2	06	B	第2ノッチ深さ選択	0～99	-	第2のノッチフィルタの中心周波数における深さを設定します。
2	07	B	第3ノッチ 周波数 *2)	50～5000	Hz	第3のノッチフィルタの中心周波数を設定します。 ※設定値を5000とした場合、ノッチフィルタは無効となります。
2	08	B	第3ノッチ幅選択 *2)	0～20	-	第3のノッチフィルタの周波数幅を設定します。
2	09	B	第3ノッチ深さ選択 *2)	0～99	-	第3のノッチフィルタの中心周波数における深さを設定します。
2	10	B	第4ノッチ 周波数 *2)	50～5000	Hz	第4のノッチフィルタの中心周波数を設定します。 ※設定値を5000とした場合、ノッチフィルタは無効となります。
2	11	B	第4ノッチ幅選択 *2)	0～20	-	第4のノッチフィルタの周波数幅を設定します。
2	12	B	第4ノッチ深さ選択 *2)	0～99	-	第4のノッチフィルタの中心周波数における深さを設定します。
2	24	B	第5ノッチ 周波数	50～5000	Hz	第5のノッチフィルタの中心周波数を設定します。 ※設定値を5000とした場合、ノッチフィルタは無効となります。
2	25	B	第5ノッチ幅選択	0～20	-	第5のノッチフィルタの周波数幅を設定します。
2	26	B	第5ノッチ深さ選択	0～99	-	第5のノッチフィルタの中心周波数における深さを設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

\*2) 適応フィルタ機能を使用している場合はパラメータ値が自動設定されます。

## 2) 使用方法

セットアップ支援ソフトウェア(PANATERM)の周波数特性解析機能、共振周波数モニタ、あるいは波形グラフィック機能の動作波形から共振周波数を特定し、ノッチ周波数に設定してご使用ください。

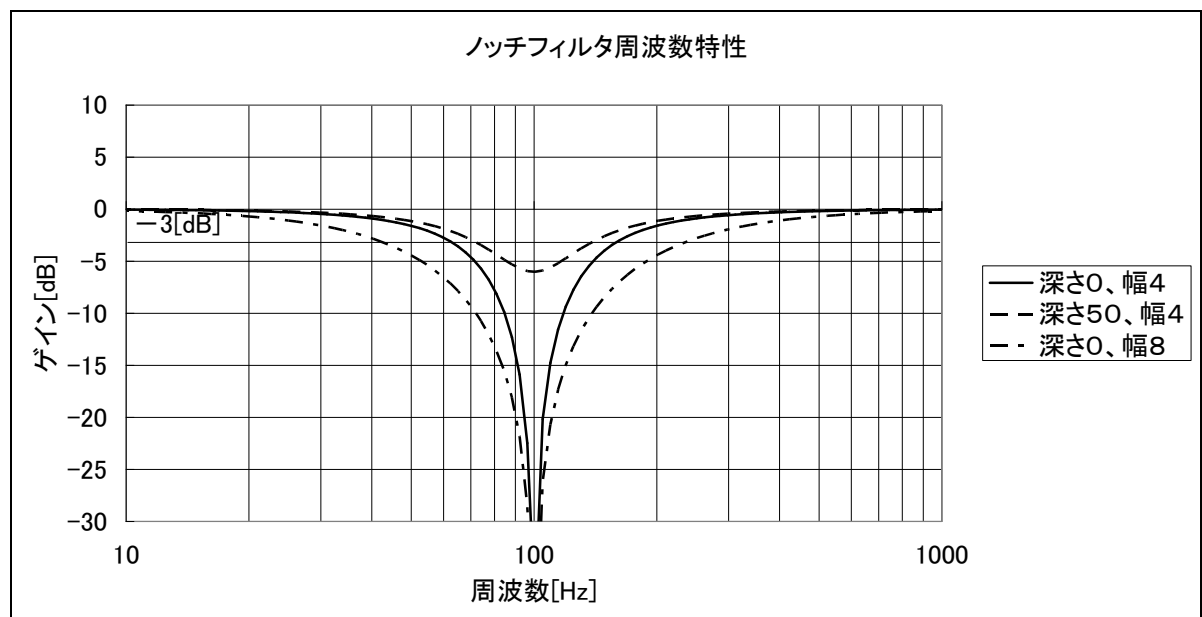
## 3) ノッチ幅・深さについて

ノッチフィルタの幅は、深さ0の場合のノッチ中心周波数に対する、減衰率-3[dB]となる周波数帯域幅との比で下表左の値となります。

ノッチフィルタの深さは、設定値0で中心周波数の入力を完全遮断、設定値100で完全通過となる入出力の比を表します。[dB]表示とした場合は下表右の値となります。

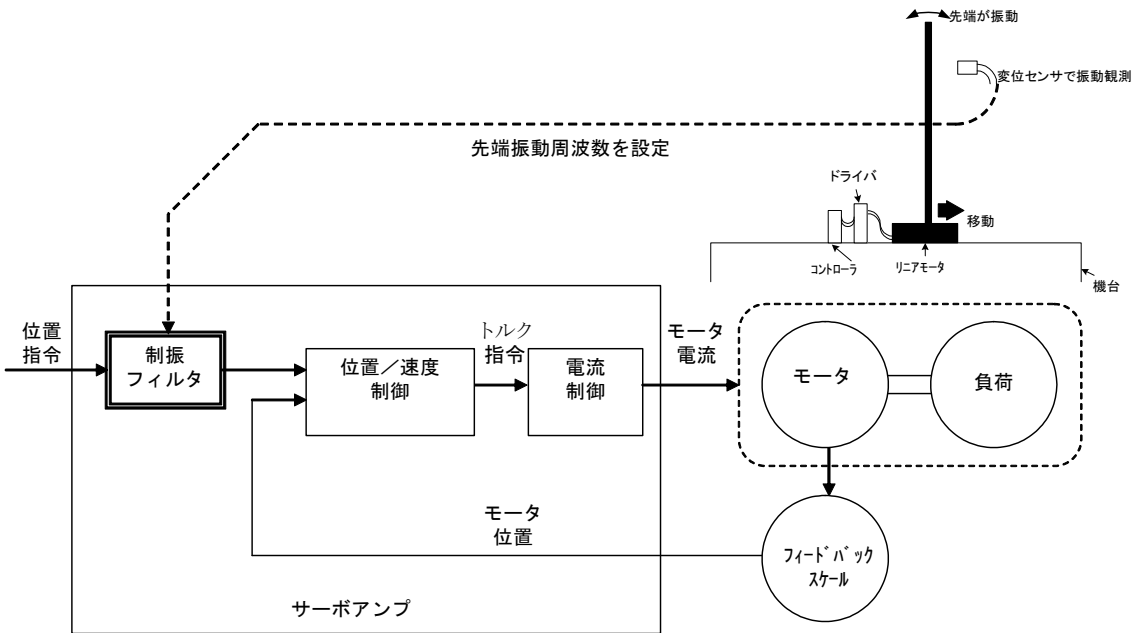
ノッチ幅	帯域幅／中心周波数
0	0.25
1	0.30
2	0.35
3	0.42
4	0.50
5	0.59
6	0.71
7	0.84
8	1.00
9	1.19
10	1.41
11	1.68
12	2.00
13	2.38
14	2.83
15	3.36
16	4.00
17	4.76
18	5.66
19	6.73
20	8.00

ノッチ深さ	入出力比	[dB]表示
0	0.00	$-\infty$
1	0.01	-40.0
2	0.02	-34.0
3	0.03	-30.5
4	0.04	-28.0
5	0.05	-26.0
6	0.06	-24.4
7	0.07	-23.1
8	0.08	-21.9
9	0.09	-20.9
10	0.10	-20.0
15	0.15	-16.5
20	0.20	-14.0
25	0.25	-12.0
30	0.30	-10.5
35	0.35	-9.1
40	0.40	-8.0
45	0.45	-6.9
50	0.50	-6.0
60	0.60	-4.4
70	0.70	-3.1
80	0.80	-1.9
90	0.90	-0.9
100	1.00	0.0



5-2-6 制振制御

装置先端が振動する場合や装置全体の揺れなどに対し、位置指令から振動周波数成分を除去し、振動を低減する機能です。4つの周波数設定のうち、最大3個まで同時に使用することが可能です。



1) 適用範囲

制振制御は以下の条件で動作します。

	制振制御が動作する条件
制御モード	位置制御であること。

2) 注意事項

下記条件では、制振制御が正常に動作しない、あるいは効果が見られない場合があります。

	制振制御の動作が阻害される条件
負荷条件	<ul style="list-style-type: none"><li>・ 指令以外の要因（外力など）で振動が励起される場合。</li><li>・ 共振周波数と反共振周波数の比が大きい場合。</li><li>・ 振動周波数が0.5～300.0[Hz]の範囲を外れる場合。</li></ul>

## 3) 関連するパラメータ

制振制御の動作は、以下のパラメータで設定します。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能																	
2	13	B	制振フィルタ 切替選択	0～6	-	制振制御に使用する 4 つのフィルタの切替方法を設定します。 ・ 設定値が0の場合： 2 つまで同時使用 ・ 設定値が1～2の場合： メーカー使用 (設定しないでください) ・ 設定値が 3 の場合： 指令方向による切替																	
						<table><tr><td>Pr 2.13</td><td>位置指令 方向</td><td>第 1 制振</td><td>第 2 制振</td><td>第 3 制振</td><td>第 4 制振</td></tr><tr><td rowspan="2">3</td><td>正方向</td><td>有効</td><td>無効</td><td>有効</td><td>無効</td></tr><tr><td>負方向</td><td>無効</td><td>有効</td><td>無効</td><td>有効</td></tr></table>	Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振	3	正方向	有効	無効	有効	無効	負方向	無効	有効	無効	有効
						Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振												
						3	正方向	有効	無効	有効	無効												
							負方向	無効	有効	無効	有効												
						設定値4～6は、 2 自由度制御モード有効/無効で内容が変わります。 ・ 位置制御 ( 2 自由度制御モード無効)																	
						<table><tr><td>Pr 2.13</td><td>第 1 制振</td><td>第 2 制振</td><td>第 3 制振</td><td>第 4 制振</td></tr><tr><td>4</td><td>有効</td><td>有効</td><td>有効</td><td>無効</td></tr><tr><td>5、6</td><td colspan="4">設定値0と同じ動作</td></tr></table>	Pr 2.13	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振	4	有効	有効	有効	無効	5、6	設定値0と同じ動作					
						Pr 2.13	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振													
						4	有効	有効	有効	無効													
						5、6	設定値0と同じ動作																
・ 位置制御 ( 2 自由度制御モード有効)																							
<table><tr><td>Pr 2.13</td><td>第 1 モデル型制振</td><td>第 2 モデル型制振</td></tr><tr><td>4</td><td>有効</td><td>有効</td></tr><tr><td>5</td><td colspan="2">メーカー使用 (設定しないでください)</td></tr></table>	Pr 2.13	第 1 モデル型制振	第 2 モデル型制振	4	有効	有効	5	メーカー使用 (設定しないでください)															
Pr 2.13	第 1 モデル型制振	第 2 モデル型制振																					
4	有効	有効																					
5	メーカー使用 (設定しないでください)																						
<table><tr><td>Pr 2.13</td><td>位置指令 方向</td><td>第 1 モデル型制振</td><td>第 2 モデル型制振</td></tr><tr><td rowspan="2">6</td><td>正方向</td><td>有効</td><td>無効</td></tr><tr><td>負方向</td><td>無効</td><td>有効</td></tr></table>	Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 モデル型制振	第 2 モデル型制振	6	正方向	有効	無効	負方向	無効	有効												
Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 モデル型制振	第 2 モデル型制振																				
6	正方向	有効	無効																				
	負方向	無効	有効																				

(続く)

- \*1 制振周波数・制振フィルタ設定の切替は、位置決め完了出力中で、かつ指令パルス検出周期(0.125 ms)あたりの指令パルス(位置指令フィルタ前)が0の状態から0以外の状態に変化した指令の立ち上がり時に行われます。速度制御、又はトルク制御中に制振周波数・制振フィルタ設定を変更後、制御モードを位置制御に切り替えても設定は切り替わりません。
- 特に制振周波数が大きくなる、または無効に変更した場合、かつ位置決め完了範囲が大きく設定していた場合、上記切替時点でフィルタ内に大きな溜まりパルス(フィルタ前の位置指令からフィルタ後の位置指令を引いた値を時間で積分した面積)が残っていると、切替直後にこれが急激に払い出され本来の位置に戻ろうとするため、一時本来の指令速度より高い速度でモータが動く場合があります。ご注意ください。
- \*2 制振周波数・制振フィルタ設定を変更してから、内部計算に適用されるまでは遅延があり、その間に\*1の切替タイミングがきたときは、変更が保留される場合があります。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
2	14	B	第1制振 周波数	0～3000	0.1 Hz	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第1の制振周波数を設定します。 負荷の先端振動の周波数を測定して、0.1[Hz]単位で設定してください。 設定が有効な周波数範囲は0.5～300.0[Hz]です。0～4に設定した場合は無効となります。
2	15	B	第1制振 フィルタ設定	0～1500	0.1 Hz	第1の制振周波数を有効となるように設定したとき、トルク飽和が生じた場合は小さく、動作を早めたい場合は大きく設定します。 通常は0でご使用ください。 注) 設定値の上限は対応する制振周波数、又は(3000-制振周波数)の小さい方までに内部で制限されます。
6	41	B	第1制振 深さ	0～1000	-	第1の制振周波数に対する深さを設定します。 設定値0で一番深くなり、設定値を大きくするほど深さは浅くなります。深さが深いほど制振効果はよくなりますが、遅れが大きくなります。深さを浅くしていくと、遅れは小さくなりますが、制振効果が小さくなります。 制振効果と遅れを微調整したい場合にご使用ください。
2	27	B	第1制振幅設定	0～1000	-	第1の制御周波数に対する幅を設定します。設定の有効範囲は10～1000までで、0～9は設定値100として動作します。有効範囲内において、値を大きくするほど幅は広くなり、振動変化に対するロバスト性が向上します。
2	16	B	第2制振 周波数	0～3000	0.1 Hz	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第2の制振周波数を設定します。 負荷の先端振動の周波数を測定して、0.1[Hz]単位で設定してください。 設定が有効な周波数範囲は0.5～300.0[Hz]です。0～4に設定した場合は無効となります。
2	17	B	第2制振 フィルタ設定	0～1500	0.1 Hz	第2の制振周波数を有効となるように設定したとき、トルク飽和が生じた場合は小さく、動作を早めたい場合は大きく設定します。 通常は0でご使用ください。 注) 設定値の上限は対応する制振周波数、又は(3000-制振周波数)の小さい方までに内部で制限されます。
6	60	B	第2制振 深さ	0～1000	-	第2の制振周波数に対する深さを設定します。 設定値0で一番深くなり、設定値を大きくするほど深さは浅くなります。深さが深いほど制振効果はよくなりますが、遅れが大きくなります。深さを浅くしていくと、遅れは小さくなりますが、制振効果が小さくなります。 制振効果と遅れを微調整したい場合にご使用ください。
2	28	B	第2制振幅設定	0～1000	-	第2の制御周波数に対する幅を設定します。設定の有効範囲は10～1000までで、0～9は設定値100として動作します。有効範囲内において、値を大きくするほど幅は広くなり、振動変化に対するロバスト性が向上します。
2	18	B	第3制振 周波数	0～3000	0.1 Hz	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第3の制振周波数を設定します。 負荷の先端振動の周波数を測定して、0.1[Hz]単位で設定してください。 設定が有効な周波数範囲は0.5～300.0[Hz]です。0～4に設定した場合は無効となります。
2	19	B	第3制振 フィルタ設定	0～1500	0.1 Hz	第3の制振周波数を有効となるように設定したとき、トルク飽和が生じた場合は小さく、動作を早めたい場合は大きく設定します。 通常は0でご使用ください。 注) 設定値の上限は対応する制振周波数、又は(3000-制振周波数)の小さい方までに内部で制限されます。
6	71	B	第3制振 深さ	0～1000	-	第3の制振周波数に対する深さを設定します。 設定値0で一番深くなり、設定値を大きくするほど深さは浅くなります。深さが深いほど制振効果はよくなりますが、遅れが大きくなります。深さを浅くしていくと、遅れは小さくなりますが、制振効果が小さくなります。 制振効果と遅れを微調整したい場合にご使用ください。
2	29	B	第3制振幅設定	0～1000	-	第3の制御周波数に対する幅を設定します。設定の有効範囲は10～1000までで、0～9は設定値100として動作します。有効範囲内において、値を大きくするほど幅は広くなり、振動変化に対するロバスト性が向上します。
2	20	B	第4制振 周波数	0～3000	0.1 Hz	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第4の制振周波数を設定します。 負荷の先端振動の周波数を測定して、0.1[Hz]単位で設定してください。 設定が有効な周波数範囲は0.5～300.0[Hz]です。0～4に設定した場合は無効となります。
2	21	B	第4制振 フィルタ設定	0～1500	0.1 Hz	第4の制振周波数を有効となるように設定したとき、トルク飽和が生じた場合は小さく、動作を早めたい場合は大きく設定します。 通常は0でご使用ください。 注) 設定値の上限は対応する制振周波数、又は(3000-制振周波数)の小さい方までに内部で制限されます。

(続く)

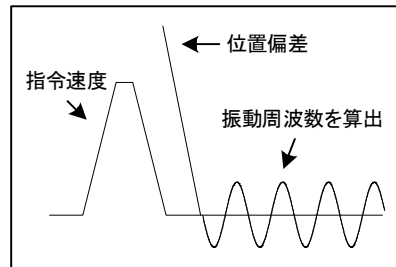
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	72	B	第4制振 深さ	0～1000	-	第4の制振周波数に対する深さを設定します。 設定値0で一番深くなり、設定値を大きくするほど深さは浅くなります。深さが深いほど制振効果はよくなりますが、遅れが大きくなります。深さを浅くしていくと、遅れは小さくなりますが、制振効果が小さくなります。 制振効果と遅れを微調整したい場合にご使用ください。
2	30	B	第4制振幅設定	0～1000	-	第4の制御周波数に対する幅を設定します。設定の有効範囲は10～1000までで、0～9は設定値100として動作します。有効範囲内において、値を大きくするほど幅は広くなり、振動変化に対するロバスト性が向上します。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

#### 4) 使用方法

##### ①制振周波数 (Pr2. 14、Pr2. 16、Pr2. 18、Pr2. 20) の設定

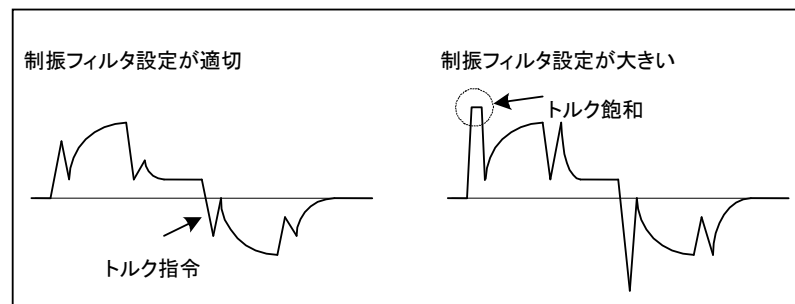
装置先端の振動周波数を測定します。レーザ変位計等で先端振動を直接測定できる場合は、その測定波形から振動周波数を0.1[Hz]単位で読み取り、パラメータに設定してください。また測定機器がない場合は、セットアップ支援ソフトウェアの振動周波数モニタか、波形グラフィック機能で測定した位置偏差波形の残留振動から周波数を測定してください。



##### ②制振フィルタ設定 (Pr2. 15、Pr2. 17、Pr2. 19、Pr2. 21) の設定

最初は0に設定して、動作時のトルク波形をご確認ください。

大きい値を設定していくと整定時間を短縮することができますが、下図のような指令変化点でのトルクリップルが増加します。実際に使用される条件において、トルク飽和が起きない程度の範囲で設定してください。トルク飽和が発生すると振動抑制効果が損なわれます。



##### ③制振深さ設定 (Pr6. 41、Pr6. 60、Pr6. 71、Pr6. 72)

##### 制振幅設定 (Pr2. 27、Pr2. 28、Pr2. 29、Pr2. 30)

さらに振動抑制を目指す場合は、深さ設定を0から少しずつ大きく（浅く）して、最も振動が小さくなる最適点を設定してください。

また制御遅れを小さくしたい場合は幅設定を小さく（狭く）します。振動周波数の変動に対応するには幅設定を大きく（広く）します。

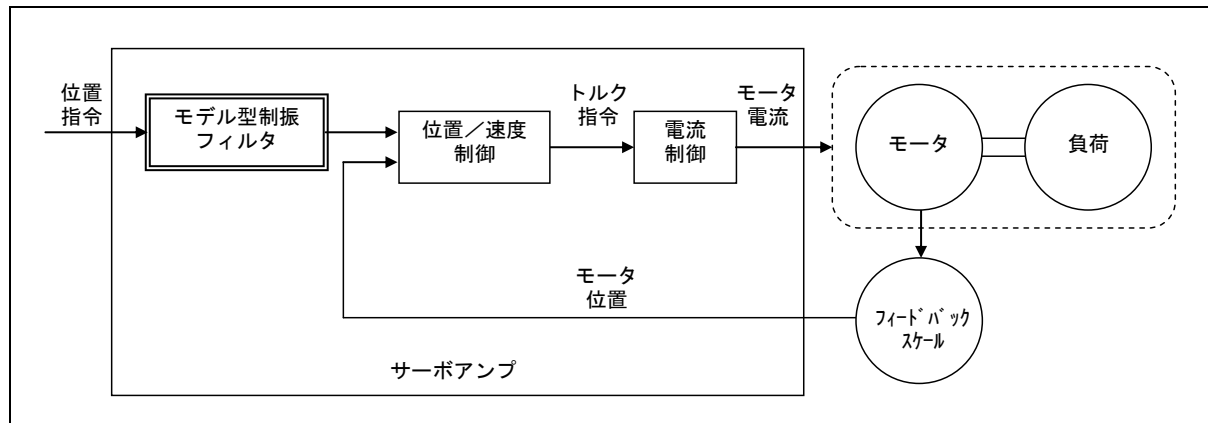
### 5-2-7 モデル型制振フィルタ

装置先端が振動する場合や装置全体の揺れなどに対し、位置指令から振動周波数成分を除去し、振動を低減する機能です。

モデル型制振フィルタは反共振周波数成分に加え共振周波数成分を除去し、従来の制振フィルタの効果を上げることで滑らかなトルク指令となり、よりよい制振効果が得られます。

また、反共振周波数成分、共振周波数成分を除去することで指令応答フィルタの応答性を上げることができ、整定時間が改善できます。

但し、反共振周波数成分、共振周波数成分の測定には従来の制振フィルタのように位置センサから振動成分を取得することができず、周波数特性解析を行い最適なパラメータ値を設定する必要があります。



#### 1) 適用範囲

モデル型制振フィルタは以下の条件で動作します。

モデル型制振フィルタが動作する条件	
制御モード	・位置制御かつ、2自由度制御が有効であること

#### 2) 注意事項

下記条件では、モデル型制振フィルタが正常に動作しない、または効果が見られない場合があります。

モデル型制振フィルタの動作が阻害される条件	
負荷条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>・指令以外の要因（外力など）で振動が励起される場合。</li> <li>・共振周波数と反共振周波数が 5.0～300.0[Hz] の範囲を外れる場合。</li> </ul>

また下記条件では、従来型の制振フィルタとなります。

従来型の制振フィルタとなる条件	
パラメータ設定	<ul style="list-style-type: none"> <li>・共振周波数と反共振周波数が以下の関係を満たさない場合。  <math>5.0[\text{Hz}] \leq \text{反共振周波数} &lt; \text{共振周波数} \leq 300.0[\text{Hz}]</math></li> <li>・応答周波数と反共振周波数が以下の関係を満たさない場合。  <math>5.0[\text{Hz}] \leq \text{反共振周波数} \leq \text{応答周波数} \leq \text{反共振周波数} \times 4 \leq 300.0[\text{Hz}]</math></li> <li>・Pr2.13「制振フィルタ切替選択」の設定値が4で第1と第2モデル型制振フィルタがともに有効な設定、かつ第1と第2の応答周波数／反共振周波数の比を掛けた値が8を超える場合。（この場合は、第2モデル型制振フィルタのみ従来型の制振フィルタとなります。）</li> </ul>

従来型の制振フィルタとなった場合は、反共振周波数、反共振減衰比、応答周波数の3つのパラメータが、制振周波数、制振深さ、制振フィルタ設定として使用されます。

完全に無効化したい場合は、共振周波数、共振減衰比、反共振周波数、反共振減衰比、応答周波数の5つのパラメータを全て0に設定してください。

## 3) 関連するパラメータ

モデル型制振フィルタの動作は、以下のパラメータで設定します。

分類	No.	属性 *1	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能					
2	13	B	制振フィルタ 切替選択	0～6	－	制振制御に使用する 4 つのフィルタの切替方法を設定します。 ・ 設定値が0の場合： 2 つまで同時使用 ・ 設定値が1～2の場合： メーカー使用 (設定しないでください) ・ 設定値が 3 の場合： 指令方向による切替					
						Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振
						3	正方向	有効	無効	有効	無効
							負方向	無効	有効	無効	有効
						設定値4～6は、 2 自由度制御モード有効/無効で内容が変わります。 ・ 位置制御 ( 2 自由度制御モード無効)					
						Pr 2.13	第 1 制振	第 2 制振	第 3 制振	第 4 制振	
						4	有効	有効	有効	無効	
						5、6	設定値0と同じ動作				
						・ 位置制御 ( 2 自由度制御モード有効)					
						Pr 2.13	第 1 モデル型制振		第 2 モデル型制振		
4	有効		有効								
5	メーカー使用 (設定しないでください)										
Pr 2.13	位置指令 方向	第 1 モデル型制振		第 2 モデル型制振							
6	正方向	有効		無効							
	負方向	無効		有効							
6	61	B	第1共振周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、 負荷の共振周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。					
6	62	B	第1共振減衰比	0～1000	－	モデル型制振フィルタの、 負荷の共振減衰比を設定します。 減衰比は設定値×0.001で設定でき、設定値1000で 減衰1（ピークなし）、設定値が小さくなるほど減衰比が小さく （共振ピークが大きく）なります。					
6	63	B	第1反共振周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、 負荷の反共振周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。					
6	64	B	第1反共振減衰比	0～1000	－	モデル型制振フィルタの、 負荷の反共振減衰比を設定します。 減衰比は設定値×0.001で設定でき、設定値1000で 減衰1（ピークなし）、設定値が小さくなるほど減衰比が小さく （共振ピークが大きく）なります。					
6	65	B	第1応答周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、 負荷の応答周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。					

(続く)

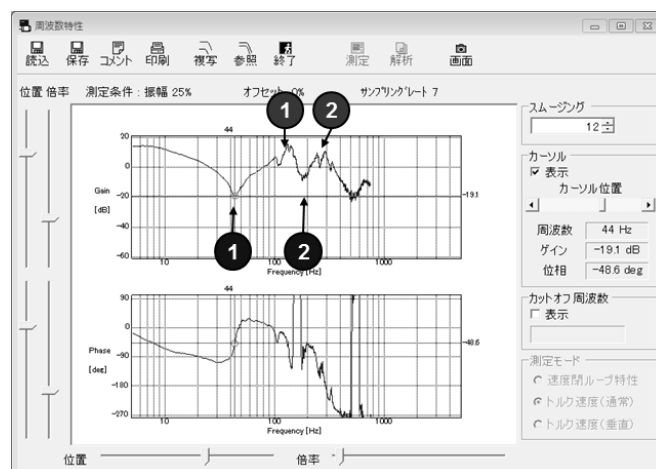


分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	66	B	第2共振周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、負荷の第2共振周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。
6	67	B	第2共振減衰比	0～1000	-	モデル型制振フィルタの、負荷の第2共振減衰比を設定します。 減衰比は設定値×0.001で設定でき、設定値1000で 減衰1（ピークなし）、設定値が小さくなるほど減衰比が小さく （共振ピークが大きく）なります。
6	68	B	第2反共振周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、負荷の第2反共振周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。
6	69	B	第2反共振減衰比	0～1000	-	モデル型制振フィルタの、負荷の第2反共振減衰比を設定します。 減衰比は設定値×0.001で設定でき、設定値1000で 減衰1（ピークなし）、設定値が小さくなるほど減衰比が小さく （共振ピークが大きく）なります。
6	70	B	第2応答周波数	0～3000	0.1Hz	モデル型制振フィルタの、負荷の第2応答周波数を設定します。 単位は[0.1Hz]となります。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

#### 4) 使用方法

- ①事前にPANATERM の周波数特性解析機能をトルク速度モードで用いて、共振周波数および反共振周波数を測定します。  
例) 下図はベルト装置での測定結果です。小さな共振は無視すると、ゲインの山となる共振周波数、およびゲインの谷となる反共振周波数は下記のようになります。  
第1共振周波数=130[Hz]、第1反共振周波数=44[Hz]  
第2共振周波数=285[Hz]、第2反共振周波数=180[Hz]
- ②共振減衰比および反共振減衰比については、初期値 50 (0.050) 程度とします。
- ③応答周波数については、反共振周波数と同じ値から始めます。
- ④Pr.2.13「制振フィルタ切替選択」を4～6としてモデル型制振制御を有効とします。
- ⑤モータを実際に動作させて、指令位置偏差などの振動成分が小さくなるよう、以下の順番でパラメータを微調整します。
  - (1) 反共振周波数
  - (2) 反共振減衰比
  - (3) 共振周波数
  - (4) 共振減衰比
- ⑥もっとも振動が小さくなる設定がみつかったところで、応答周波数設定を高くしてみてください。応答周波数は反共振周波数の1倍から4倍まで上がり、周波数を高くするほど制振制御による遅れが小さくなります。ただし制振効果は徐々に減少するため、バランスのとれた設定を探してください。



セットアップ支援ソフトウェア PANATERM による周波数特性解析例

### 5-2-8 フィードフォワード機能

位置制御時に、内部位置指令から動作に必要な速度制御指令を計算し、位置フィードバックとの比較で計算される速度指令に加算する速度フィードフォワードにより、フィードバック制御のみとくらべて位置偏差を小さくすることができ、応答性を高くすることができます。また、RTEX通信経路にて一部のコマンドではコマンドの引数に速度フィードフォワードを設定して送信することができます。

速度制御指令から動作に必要なトルク指令を計算し、速度フィードバックとの比較で計算されるトルク指令に加算するトルクフィードフォワードにより、速度制御系の応答を高めることができます。また、RTEX通信経路にて一部のコマンドではコマンドの引数にトルクフィードフォワードを設定して送信することができます。

RTEX通信経路にて与えられた各フィードフォワードは、(パラメータ設定により)内部で計算されたフィードフォワード値にそれぞれ加算されます。

#### 1) 関連するパラメータ

MINAS-A6NL シリーズでは、速度フィードフォワードとトルクフィードフォワードの2つのフィードフォワード機能が使用できます。

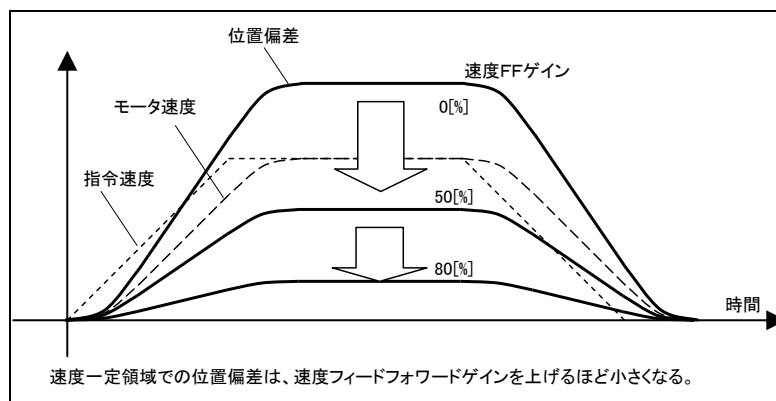
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
1	10	B	速度フィード フォワードゲイン	0~4000	0.1%	内部位置指令から計算した速度制御指令に、本パラメータの比率を乗じた値を、位置制御処理からの速度指令に加算します。
1	11	B	速度フィード フォワード フィルタ	0~6400	0.01ms	速度フィードフォワードの入力にかかる、一次遅れフィルタの時定数を設定します。 *2 自由度制御時は無効となります。
1	12	B	トルクフィード フォワードゲイン	0~2000	0.1%	速度制御指令から計算したトルク指令に、本パラメータの比率を乗じた値を、速度制御処理からのトルク指令に加算します。
1	13	B	トルクフィード フォワード フィルタ	0~6400	0.01ms	トルクフィードフォワードの入力にかかる、一次遅れフィルタの時定数を設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

#### 2) 速度フィードフォワードの使用例

速度フィードフォワードフィルタを 50 (0.5ms) 程度に設定した状態で、速度フィードフォワードゲインを少しずつあげていくことで、速度フィードフォワードが有効となります。一定速度で動作中の位置偏差は、速度フィードフォワードゲインの値に応じて下式で小さくなります。

$$\begin{aligned} \text{位置偏差[指令単位]} &= \text{指令速度[指令単位/s]} / \text{位置ループゲイン[1/s]} \\ &\quad \times (100 - \text{速度フィードフォワードゲイン}[\%]) / 100 \end{aligned}$$



ゲインを 100[%] とすると位置偏差が計算上 0 となりますが、加減速時に大きなオーバーシュートが生じます。

また位置指令入力の更新周期がアンプの制御周期とくらべて長い、あるいは入力指令周波数が均等でない場合には、速度フィードフォワード有効時に動作音が大きくなる場合があります。その場合には、位置指令フィルタ（一次遅れ／FIR スムージング）を適用するか、速度フィードフォワードフィルタを大きく設定してください。

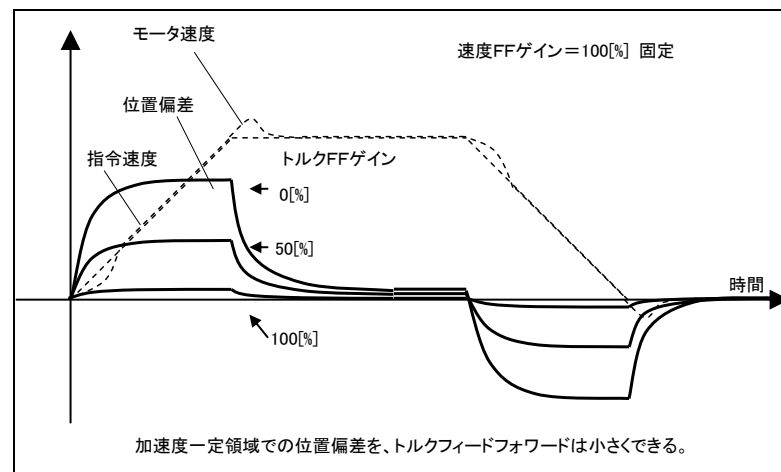
(注) RTEX 通信経由のフィードフォワードは上位装置にてフィルタ処理を行ってください。

### 3) トルクフィードフォワードの使用例

トルクフィードフォワードの使用には、イナーシャ比を正しく設定する必要があります。リアルタイムオートチューニング実行時の推定値をそのまま使うか、機械諸元から計算できるイナーシャ比を Pr0.04 「イナーシャ比」 に設定してください。

トルクフィードフォワードフィルタを 50 (0.5ms) 程度に設定した状態で、トルクフィードフォワードゲインを少しずつあげていくことで、トルクフィードフォワードが有効となります。

トルクフィードフォワードゲインを上げていくと、一定加減速時の位置偏差を 0 に近づけることができるため、外乱トルクの働かない理想条件では、台形速度パターンでの駆動時には全動作領域に渡って位置偏差をほぼ 0 とすることができます。



実際には必ず外乱トルクがあるため、位置偏差は完全には 0 にはなりません。

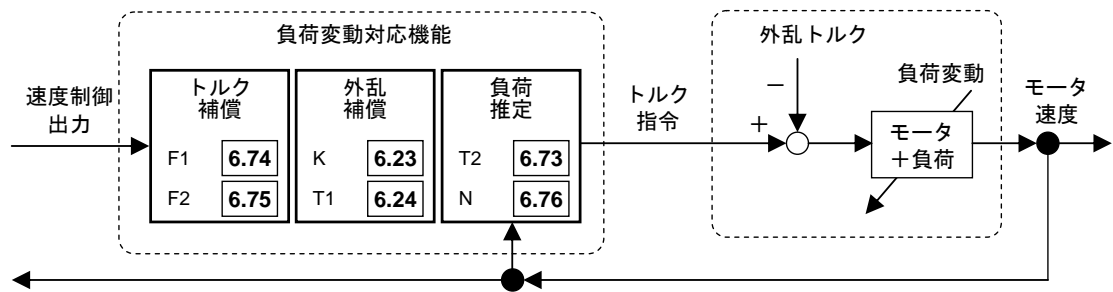
また速度フィードフォワード同様に、トルクフィードフォワードフィルタの時定数を大きくすると、動作音は小さくなりますが、加速度変化点における位置偏差が大きくなります。

(注) ・ RTEX 通信経由のフィードフォワードは上位装置にてフィルタ処理を行ってください。

- ・ モータ動作中に、制御モードをトルク制御モード以外からトルク制御モードに切り替えた場合、トルクフィードフォワードがトルク制御中にもかかわらず効く場合があります。

5-2-9 負荷変動抑制機能

外乱トルクや負荷変動によるモータ速度変動を抑え、安定性を向上させる機能です。  
リアルタイムオートチューニングでは対応が困難な負荷変動が生じる場合などに有効です。



(1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	負荷変動抑制機能が動作する条件
制御モード	・ 位置制御、速度制御
その他	・ サーボオン状態であること。 ・ トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

(2) 注意事項

□ また下記条件では効果が見られない場合があります。

	負荷変動抑制機能の効果が阻害される条件
負 荷	・ 剛性が低い場合（10 Hz 以下の低周波数域に反共振点が存在） ・ がたやバックラッシュなどが存在し負荷の非線形性が強い場合
その他	・ フィードバックスケール分解能が低い場合（1 μm/pulse 以上）

## (3) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	10	B	機能拡張設定	-32768～ 32767	—	負荷変動抑制機能の有効・無効を設定します。 bit1 0: 負荷変動抑制機能無効 1: 負荷変動抑制機能有効 bit2 0: 負荷変動安定化設定無効 1: 負荷変動安定化設定有効 bit14 0: 負荷変動抑制機能自動調整無効 1: 負荷変動抑制機能自動調整有効 *最下位ビットを bit0 としています。 *bit14 を 1 にすると、bit1, 2 も 1 となります。
6	23	B	負荷変動 補償ゲイン	-100～100	%	負荷変動に対する補償ゲインを設定します。
6	24	B	負荷変動 補償フィルタ	10～2500	0.01 ms	負荷変動に対するフィルタ時定数を設定します。
6	73	B	負荷推定 フィルタ	0～2500	0.01 ms	負荷推定のフィルタ時定数を設定します。
6	74	B	トルク補償 周波数 1	0～5000	0.1 Hz	速度制御出力に対するフィルタ周波数 1 を設定します。 Pr6.74「トルク補償周波数 1」と Pr6.75「トルク補償周波数 2」 の関係が下式の範囲内でトルク補償が有効となります。 $1.0\text{Hz} \leq \text{Pr6.75} < \text{Pr6.74} \leq (\text{Pr6.75} \times 32)$
6	75	B	トルク補償 周波数 2	0～5000	0.1 Hz	速度制御出力に対するフィルタ周波数 2 を設定します。 Pr6.74「トルク補償周波数 1」と Pr6.75「トルク補償周波数 2」 の関係が下式の範囲内でトルク補償が有効となります。 $1.0\text{Hz} \leq \text{Pr6.75} < \text{Pr6.74} \leq (\text{Pr6.75} \times 32)$
6	76	B	負荷推定 回数	0～8	—	負荷推定に関する回数を設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (4) 使用方法

負荷変動抑制機能の調整方法については、以下の 2 通りがあります。

## ■ 負荷イナーシャ変動がない場合（外乱抑圧設定）

## &lt; 基本調整 &gt;

## ① 事前に通常のゲイン調整を行います。

負荷変動抑制機能自動調整無効状態 (Pr6.10 bit14=0) で、リアルタイムオートチューニングを使用 (Pr0.02=1) して、剛性 (Pr0.03) をできるだけ高く設定します。

## ② Pr6.10「機能拡張設定」の bit14 を 1 として (これにより Pr6.10 bit1 が 1 となります。)、負荷変動抑制機能自動調整を有効にして、モータを動作させて外乱抑制効果を確認します。

※ 負荷変動抑制機能の有効・無効を切り替えるときは一旦サーボオフしてください。

※ この変更でモータが発振する、あるいは異音が出たりする場合は、手順①にもどってサーボ剛性を 1～2 段階下げてから、以降の手順を繰り返してみてください。

## &lt; 更なる調整を行う場合 &gt;

## ③ Pr6.10 bit14=0 で負荷変動抑制機能の自動調整を無効としてください。

## ④ Pr6.24「負荷変動補償フィルタ」をできるだけ小さくします。

異音やトルク指令変動が目立たない範囲でフィルタ設定を小さくすることで、外乱抑圧性能が上がりモータ速度の変動やフィードバックスケール位置偏差が小さくなります。

※ 高い周波数 (1 kHz 以上) の異音が発生する場合は、Pr6.76「負荷推定回数」を大きくしてみてください。

※ 停止後などに低い周波数 (10 Hz 以下) の振動が生じる場合は、Pr6.23「負荷変動補償ゲイン」を下げてみてください。

※ Pr6.73「負荷推定フィルタ」は通常変更の必要はありませんが、0.00～0.20 ms 程度の範囲で微調整して最適点に設定してください。

■ 負荷イナーシャ変動がある場合（負荷変動安定化設定）

① Pr0.04「イナーシャ比」の最大値と最小値を確認します。

以下の方法が考えられます。

- 1) 機構設計情報から理論計算で算出する。
  - 2) 機構の姿勢／状態を変えながら、イナーシャ比が大きく変動しない範囲で動作させて、加減速トルクとモータ加速度を読み取り、総イナーシャ＝トルク／加速度から算出する。
  - 3) イナーシャ比が大きく変動しない範囲で動作させながら、リアルタイムオートチューニングのPr0.02=5（負荷特性測定モード）でイナーシャ推定値を確認する。
  - 4) 全く情報が得られない場合は、最小値を0 %、最大値をモータの許容負荷イナーシャとする。
- ※多関節ロボットでは、各関節ごとに負荷イナーシャが最大・最小となる姿勢に移動させて測定してください。

※ピック＆プレイス装置では、最大可搬質量積載時と無負荷時で測定してください。

② 下記条件でゲイン調整を行います。

負荷変動抑制機能無効状態（Pr6.10 bit1=0）で、Pr0.04「イナーシャ比」が最小値となる姿勢／状態にて、Pr0.04「イナーシャ比」を最大値に設定してゲイン調整を行います。

※Pr1.01「第1速度ループゲイン」（Kvp）ができるだけ高くなる調整とします。

※リアルタイムオートチューニング機能や適応フィルタは、大きく急峻な負荷イナーシャ変動が生じる用途では、正しく負荷推定ができず発振・振動の原因となる場合があるためご注意ください。

③ 一旦サーボオフして下記パラメータの初期設定を行います。

Pr0.02「リアルタイムオートチューニングモード設定」=0（無効）

Pr0.04「イナーシャ比」=①の最小値に変更

Pr1.00「第1位置ループゲイン」=Pr1.01「第1速度ループゲイン」

Pr1.02「第1速度積分時定数」=1000.0 ms（無効）

Pr6.23「負荷変動補償ゲイン」=100 %

Pr6.24「負荷変動補償フィルタ」=速度ループゲイン（Kvp）の時定数換算値

（例：剛性16、Kvp=50.0 Hz なら、Pr6.24=1/(Kvp\*2π)=3.18 ms）

Pr6.73「負荷推定フィルタ」=0.10 ms

Pr6.76「負荷推定回数」=4

④ イナーシャの変動比αに応じて、下記パラメータ設定を変更します。

Pr6.74「トルク補償周波数1」=Pr6.24の周波数換算値 Hz

（例：Pr6.24=3.18 ms=0.00318 s なら、周波数換算値=1/(Pr6.24[s]\*2π)=50.0 Hz）

Pr6.75「トルク補償周波数2」=Pr6.24の周波数換算値 Hz / α

※総イナーシャの変動比αは、モータと負荷のイナーシャを合計した値の最大／最小(>1)の比です。リアルタイムオートチューニングで測定できるPr0.04「イナーシャ比」は、モータのイナーシャ分を含まない値なので、下記計算で総イナーシャを算出して変動比αを算出してください。

変動比α = ((Pr0.04 最大値) + 100 %) / ((Pr0.04 最小値) + 100 %)

⑤ Pr6.10「機能拡張設定」のbit1を1として、負荷変動抑制機能を有効にします。

※負荷変動抑制機能の有効・無効を切り替えるときは一旦サーボオフしてください。

※この変更でモータが発振する、あるいは異音が出たりする場合は、一旦サーボオフし手順③のPr6.24を倍くらいの値に変更し、手順④のPr6.74、Pr6.75を再設定して再度有効にしてみてください。それでも発振・異音が発生する場合は、手順①にもどって速度ループゲインを50 %～75 %程度に下げた後、以降の手順を繰り返してみてください。

⑥ Pr6.24「負荷変動補償フィルタ」をできるだけ小さくします。

Pr6.24 変更とあわせて手順④に従い Pr6.74、Pr6.75 も大きくしていきます。

異音やトルク指令変動が目立たない範囲でフィルタ設定を小さくすることで、負荷変動に対する安定性が向上します。負荷イナーシャが最大・最小となる姿勢／状態を含む様々な動作を行い、モータ動作を確認してみてください。

※高い周波数（1 kHz 以上）の異音が発生する場合は、Pr6.76「負荷推定回数」を大きくしてみてください。

## 5-2-10 第3ゲイン切替機能

5-2-4項に示す通常のゲイン切替機能に加え、さらに停止間際のゲインを切り替える第3ゲインを設定することができます。停止間際のゲインを一定時間高くすることにより位置決め整定を短くすることができます。

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

第3ゲイン切替機能が動作する条件	
制御モード	・位置制御
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

## (2) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	05	B	位置第3ゲイン有効時間	0~10000	0.1ms	第3ゲインが有効になる時間を設定します。
6	06	B	位置第3ゲイン倍率	50~1000	%	第3ゲインを、第1ゲインに対する倍率で設定します。 第3ゲイン=第1ゲイン×Pr6.06/100

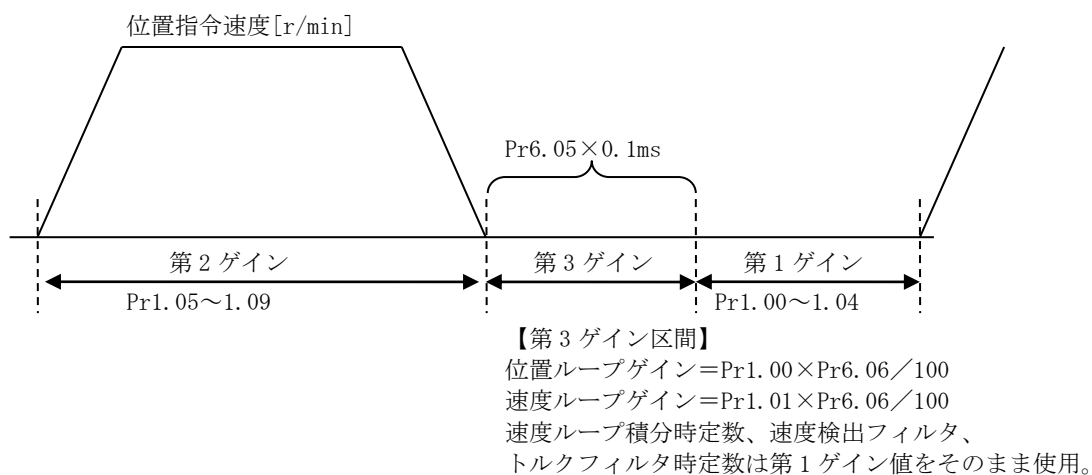
\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## (3) 使用方法

通常のゲイン切替機能が正常に動作する状態で、Pr6.05「位置第3ゲイン有効時間」に第3ゲインを適用する時間を設定し、Pr6.06「位置第3ゲイン倍率」に第3ゲインを第1ゲインに対する倍率で設定します。

- ・第3ゲインを使用しない場合は、Pr6.05=0、Pr6.06=100を設定してください。
- ・第3ゲインは位置制御時のみ有効です。
- ・第3ゲイン区間では、位置ループゲイン/速度ループゲインのみ第3ゲインとなり、それ以外は第1ゲインの設定が適用されます。
- ・第3ゲイン区間中に第2ゲイン切替条件が成立した場合は、第2ゲインに切り替えます。
- ・第2ゲイン→第3ゲイン切り替わり時に、Pr1.19「位置ゲイン切替時間」が適用されます。
- ・パラメータ変更などで第2ゲイン→第1ゲインへゲインを切り替えた場合も、第3ゲイン区間が生じますのでご注意ください。

例) Pr1.15「位置制御切替モード」=7 切替条件：位置指令あり の場合



## 5-2-1.1 摩擦トルク補償

機械系に存在する摩擦の影響を低減する機能として、以下の3種類の摩擦トルク補償が可能です。

- ・常に一定に働くオフセットトルクを補償する偏荷重補償
- ・動作方向に応じて向きが変わる動摩擦補償
- ・指令速度によって変わる粘性摩擦補償

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	摩擦トルク補償が動作する条件
制御モード	・各機能により変わります。(2)のパラメータ説明を参照ください。
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

## (2) 関連するパラメータ

以下の3つのパラメータを組み合わせる摩擦トルク補償の設定を行います。

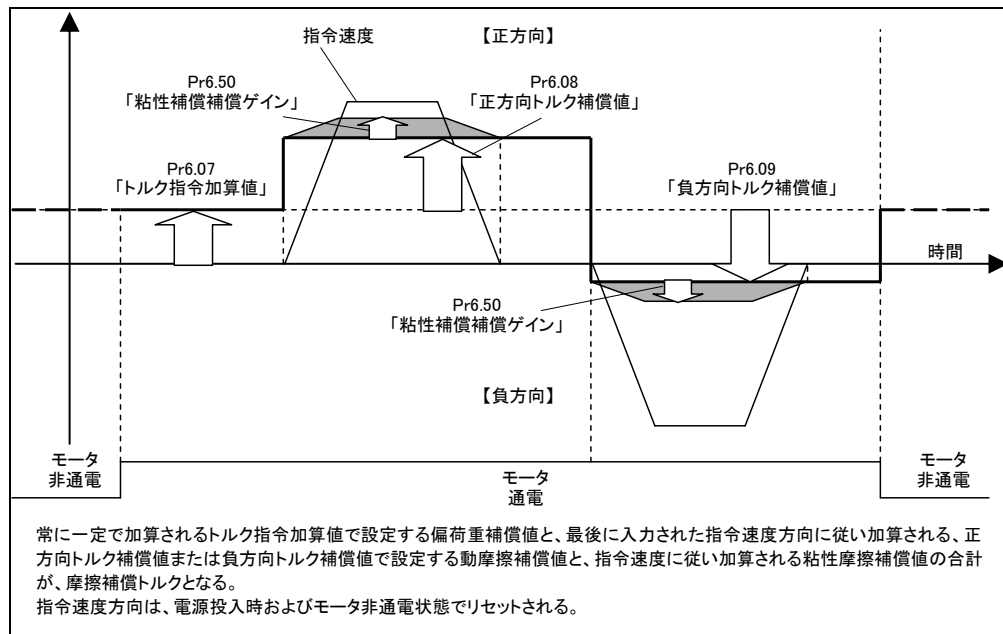
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	07	B	トルク指令 加算値	-100～100	%	トルク制御以外の制御モードで、トルク指令に常に加算する偏荷重補償値を設定します。
6	08	B	正方向 トルク補償値	-100～100	%	位置制御時、正方向の位置指令が入ったときにトルク指令に加算する動摩擦補償値を設定します。
6	09	B	負方向 トルク補償値	-100～100	%	位置制御時、負方向の位置指令が入ったときにトルク指令に加算する動摩擦補償値を設定します。
6	50	B	粘性摩擦補償 ゲイン	0～10000	0.1 %/ (10000r/min)	2自由度制御モード有効時、指令速度に本設定値を乗算した結果を、粘性摩擦トルク補正量としてトルク指令に加算します。リアルタイムオートチューニングの粘性摩擦係数推定値を設定することで、整定近辺のフィードバックスケール位置偏差を改善できる場合があります。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。



## (3) 使用方法

摩擦トルク補償は、入力された位置指令方向に応じて下図のように加算されます。



Pr6.07「トルク指令加算値」は、垂直軸における重力などにより、モータに一定の偏荷重トルクが常に加わる場合に、そのトルク指令値を設定することで、移動方向による位置決め動作のばらつきを低減します。

Pr6.08「正方向トルク補償値」およびPr6.09「負方向トルク補償値」は、ベルト駆動軸などラジアル荷重により大きな動摩擦トルクが必要となる負荷で、各々のパラメータに動作方向毎の摩擦トルクを設定することで、動摩擦による位置決め整定時間の悪化やばらつきを低減することができます。

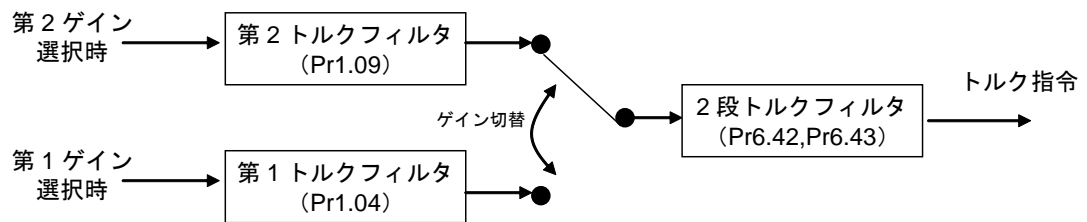
Pr6.50「粘性摩擦補償ゲイン」は、粘性負荷に対してトルク指令値を設定することで加速時の応答遅れを低減します。その性質から補正量は速度指令値に比例します。

偏荷重補償と動摩擦補償は組み合わせて使用しても、個別に使用しても問題ありませんが、制御モード切替やサーボオン状態により、下記の制限がかかるためご注意ください。

- ・トルク制御時：パラメータ設定に関わらず、偏荷重補償および動摩擦補償は0となります。
- ・速度制御時、サーボオフ時：偏荷重補償はPr6.07に従い有効です。動摩擦補償はパラメータ設定に関わらず0となります。
- ・位置制御でサーボオン時：最初の位置指令が入るまでは、それまでの偏荷重補償および動摩擦補償値を保持します。  
位置指令なしからありに変化した時点で、偏荷重補償はPr6.07に従い更新します。  
また指令方向に応じて、パラメータPr6.08またはPr6.09に従い、動摩擦補償値を更新します。

## 5-2-12 2段トルクフィルタ

従来の第1／第2トルクフィルタ（Pr1.04, Pr1.09）に加え、さらにもうひとつトルクフィルタを設定することができます。この2段トルクフィルタを用いることにより、高域の振動成分の抑制効果をあげることができます。



## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	2 段トルクフィルタ機能が動作する条件
制御モード	・すべての制御モード
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常動作に支障のない状態であること。

## (2) 注意事項

- ・設定値を大きくしすぎると制御が不安定となり、振動が発生する場合があります。装置の状況を確認しながら適切な値に設定してください。
- ・動作中に Pr6.43「2 段トルクフィルタ減衰項」を変更すると振動が発生する場合があります。停止中に変更してください。

## (3) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	42	B	2 段トルク フィルタ 時定数	0～2500	0.01ms	2 段トルクフィルタの時定数を設定します。 設定値 0 で無効になります。 【Pr6.43 $\geq$ 50 として 2 次フィルタで使用する場合】 対応できる時定数が 4～159 (0.04～1.59ms) となります。 (周波数で 100～4000Hz に相当) 設定値 1～3 は 4 (4000Hz) として、159～2500 は 159 (100Hz) として動作します。
6	43	B	2 段トルク フィルタ 減衰項	0～1000	—	2 段トルクフィルタの減衰項を設定します。 本設定値により、2 段トルクフィルタのフィルタ次数を切り替えます。 0～49 : 1 次フィルタとして動作します。 50～1000 : 2 次フィルタとして動作し、設定値 1000 で $\zeta=1.0$ の 2 次フィルタとなります。設定値を小さくするほど振動的になります。 基本的には設定値 1000 でご使用ください。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (4) 使用方法

従来の第1／第2トルクフィルタだけでは高域の振動が取りきれない場合は、2段トルクフィルタを設定してください。Pr6.43「2 段トルクフィルタ減衰項」=1000 ( $\zeta=1.0$ ) とし、Pr6.42「2 段トルクフィルタ時定数」は最小値 4 から少しずつ大きくして調整してください。

## 5-2-13 象限突起抑制機能

2軸以上の円弧補間時に生じる象限突起を抑制する制御構成に切替できます。負荷変動抑制機能と組み合わせて使用します。

## (1) 適用範囲

☐ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	象限突起抑制機能が動作する条件
制御モード	・位置制御
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

## (2) 注意事項

☐ また下記条件では効果が見られない場合があります。

	象限突起抑制機能の効果が阻害される条件
負 荷	・剛性が低い場合 (10 Hz 以下の低周波数域に反共振点が存在) ・がたやバックラッシュなどが存在し負荷の非線形性が強い場合 ・動作パターンが変わる場合

## (3) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	45	B	象限突起正方向補正值	-1000~1000	0.1%	象限突起補正機能が有効なときに、位置指令が正方向の場合にトルク指令に加算する補償値を設定します
5	46	B	象限突起負方向補正值	-1000~1000	0.1%	象限突起補正機能が有効なときに、位置指令が負方向の場合にトルク指令に加算する補償値を設定します。
5	47	B	象限突起補償遅延時間	0~1000	ms	象限突起補正機能が有効なときに、位置指令の反転後、補正値を切り替えるまでの遅延時間を設定します。
5	48	B	象限突起補償フィルタ設定L	0~6400	0.01 ms	象限突起補正機能が有効なときに、トルク指令補償値にかかるローパスフィルタの時定数を設定します。
5	49	B	象限突起補償フィルタ設定H	0~10000	0.1 ms	象限突起補正機能が有効なときに、トルク指令補償値にかかるハイパスフィルタの時定数を設定します。
6	47	R	機能拡張設定 2	-32768~32767	-	bit14 : 象限突起補正機能の有効・無効を設定します。 0: 無効, 1: 有効
6	97	B	機能拡張設定 3	-2147483648~2147483647	-	bit0 : 象限突起補正機能拡張の有効・無効を設定します。 0: 無効, 1: 有効 ※移動方向反転時に象限突起補償量を反転方向別に設定したい場合は1に設定してください。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (4) 使用方法

5-2-9項を参照して負荷変動抑制機能を外乱抑圧設定で調整し、象限突起を測定します。  
満足できるレベルでなければ、象限突起抑制機能を用いて微調整を行います。

①象限突起抑制機能を有効(Pr6.47 bit14=1)として制御電源を再投入します。

②Pr5.47=0、Pr5.48=Pr1.04、Pr5.49=0に初期設定します。

③象限突起の大きさを測定しながら各軸のPr5.45、Pr5.46を微調整します。

※移動方向反転タイミングから象限突起が遅れる場合は、Pr5.47、Pr5.48を変更してみてください。

※移動方向反転時に象限突起補償量を反転方向別に設定したい場合は、

Pr6.97 bit0を1に設定し、Pr5.49を変更してみてください。

## 5-2-14 2自由度制御モード（位置制御時）

2自由度制御モードは、位置指令応答とサーボ剛性を独立に設定可能とすることで、応答性の改善を図る、位置制御モードの拡張機能です。

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

2自由度制御モードが動作する条件	
制御モード	・位置制御
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常動作に支障のない状態であること。

## (2) 関連するパラメータ

最初に、Pr6.47「機能拡張設定2」bit0=1として、EEPROM書き込み後制御電源リセットで、2自由度制御モードを有効にしてください。

その後、リアルタイムオートチューニング（5-1-3項を参照）で調整してください。

さらなる改善が必要な場合のみ、応答を確認しながら手動で下記パラメータを微調整してください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	47	R	機能拡張設定2	-32768～ 32767	—	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0 2自由度制御モード 0：無効、1：有効 bit3 メーカー使用 0固定にしてください。 *最下位ビットを bit0 としています。
2	22	B	指令 スムージング フィルタ	0～10000	0.1ms	2自由度制御時は、「指令応答フィルタ」の時定数となります。 ・最大値は2000（=200.0ms）で制限されます。 ※パラメータ値そのものは制限されず、アンプ内部での適用値が制限されます。 ・本パラメータを小さくすることで指令応答を早く、大きくすることで指令応答を緩やかにすることができます。 ・減衰項はPr6.49「指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」で設定します。
6	48	B	調整フィルタ	0～2000	0.1ms	「調整フィルタ」の時定数を設定します。 ・トルクフィルタの設定を変えた場合には、リアルタイムオートチューニングの設定を参照して、近い値に設定してください。 ・整定近辺のフィードバックスケール位置偏差を見ながら微調整を行うことで、オーバーシュートや振動波形が改善する場合があります。 ・減衰項はPr6.49「指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」で設定します。

（続く）

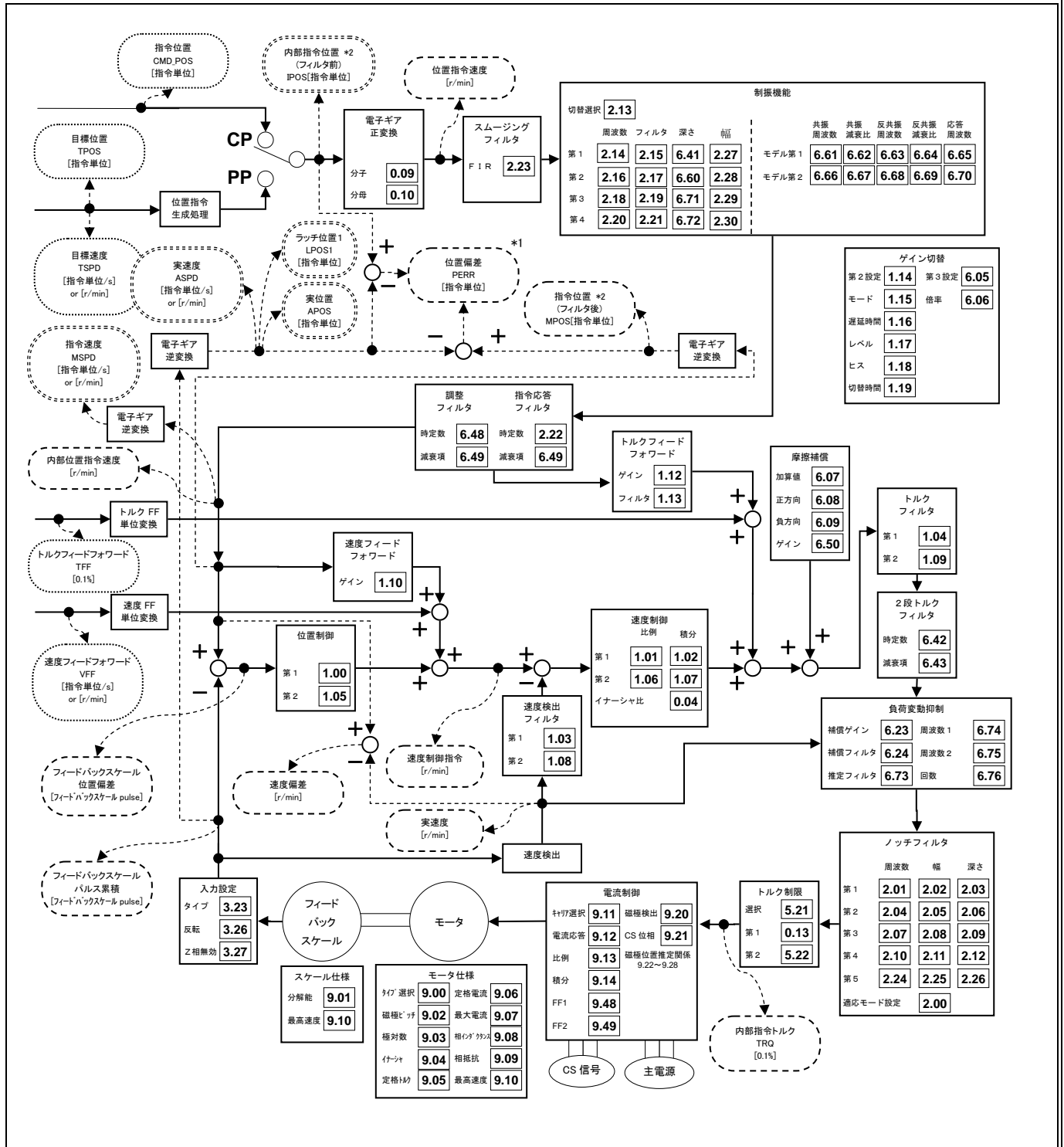
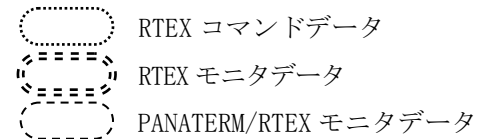
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	49	B	指令応答 フィルタ/ 調整フィルタ 減衰項設定	0～99	—	<p>「指令応答フィルタ」と「調整フィルタ」の減衰項を設定します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・10進表示で、1桁目が指令応答フィルタ、2桁目が調整フィルタの設定になります。</li> </ul> <p>&lt;各対象桁の設定値&gt;</p> <p>0～4：減衰項なし（1次フィルタとして動作）</p> <p>5～9：2次フィルタ（減衰項とは順番に1.0、0.86、0.71、0.50、0.35となる）</p> <p>&lt;本パラメータの設定例&gt;</p> <p>指令応答フィルタは<math>\zeta=1.0</math> 調整フィルタ1は<math>\zeta=0.71</math>にしたい場合は、設定値=75（1桁目=5(<math>\zeta=1.0</math>)、2桁目=7(<math>\zeta=0.71</math>))</p> <p>なお、指令応答フィルタの時定数はPr2.22「指令スムージングフィルタ」が適用されます。</p>
6	50	B	粘性摩擦補償 ゲイン	0～10000	0.1%/ (10000r/min)	<p>指令速度に本設定値を乗算した結果を、粘性摩擦トルク補正量としてトルク指令に加算します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・リアルタイムオートチューニングの粘性摩擦係数推定値を設定することで、整定近辺のフィードバックスケール位置偏差を改善できる場合があります。</li> </ul>

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

- \*2) 「調整フィルタ・指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」の切替は、位置決め完了出力中で、かつ指令パルス検出周期（0.125 ms）あたりの指令パルス（位置指令フィルタ前）が0の状態から0以外の状態に変化した指令の立ち上がり時に行われます。速度制御、又はトルク制御中に「調整フィルタ・指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」の設定値を変更後、制御モードを位置制御に切り替えても設定は切り替わりません。特に調整フィルタ時定数を小さくなる方に変更した場合、かつ位置決め完了範囲が大きく設定していた場合、上記切替時点でフィルタ内に大きな溜まりパルス（フィルタ前の位置指令からフィルタ後の位置指令を引いた値を時間で積分した面積）が残っていると、切替直後にこれが急激に払い出され本来の位置に戻ろうとするため、一時本来の指令速度より高い速度でモータが動く場合があります。ご注意ください。
- \*3) 「調整フィルタ・指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」の設定値を変更してから、内部計算に適用されるまでは遅延があり、その間に\*2)の切替タイミングがきたときは、変更が保留される場合があります。

## (3) 2自由度制御 (位置制御時) モードブロック図

2自由度制御モードは、下記ブロック図の構成となっています。



2自由度制御モードブロック図

- \*1 位置偏差[指令単位]の演算基準は、Pr7.23「RTEX機能拡張設定2」のbit14で変更することができます。
- \*2 PANATERM上の位置指令はPr7.99(RTEX機能拡張設定6)の指令パルス累積値出力設定(bit3)の設定により変わります。
- \*3 PANATERMからの試運転、周波数特性(位置ループ特性)実行時は、アンプが内部的に位置制御に切り替わります。

## 5-2-15 2自由度制御モード（速度制御時）

2自由度制御モードは、指令応答とサーボ剛性を独立に設定可能とすることで、応答性の改善を図る、速度制御モードの拡張機能です。

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

2自由度制御モードが動作する条件	
制御モード	・速度制御
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常動作に支障のない状態であること。

## (2) 関連するパラメータ

まず最初に Pr6.47「機能拡張設定2」bit0=1 として EEPROM 書き込み後、制御電源リセットで、2自由度制御モードを有効としてください。

その後、リアルタイムオートチューニング（5-1-3 参照）で調整してください。

さらなる改善が必要な場合のみ、応答を確認しながら手動で下記パラメータを微調整してください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	47	R	機能拡張設定 2	-32767～ 32768	-	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0 2自由度制御モード 0：無効、1：有効 bit3 メーカ使用 0固定にしてください。 *最下位ビットを bit0 としています。
2	22	B	指令 スムージング フィルタ	0～10000	0.1 ms	2自由度制御時は、「指令応答フィルタ」の時定数となります。 ・最大値は640 (=64.0ms)で制限されます。 ※パラメータ値そのものは制限されず、アンプ内部での適用値が制限されます。 ・本パラメータを小さくすることで指令応答を早く、大きくすることで指令応答を緩やかにすることができます。
6	48	B	調整 フィルタ	0～2000	0.1 ms	「調整フィルタ」の時定数を設定します。 ・トルクフィルタの設定を変えた場合には、リアルタイムオートチューニングの設定を参照して、近い値に設定してください。 ・速度制御時は、最大値は640 (=64.0ms)で制限されます。 ※パラメータ値そのものは制限されず、アンプ内部での適用値が制限されます。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。





## 6. 応用機能

### 6-1 トルクリミット切替機能

トルクリミット値を動作方向やRTEX通信のトルクリミット切り替え指令(TL\_SW)により切り替える機能です。詳細については技術資料のRTEX通信仕様編(4-2-3-3項)をご参照ください。

#### (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	トルクリミット切替機能が動作する条件
制御モード	・位置制御、速度制御 *1)
その他	・サーボオン状態であること。 ・制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

\*1) トルク制御時、およびPANATERMによる周波数特性(トルク速度(通常)モード)解析時は切替機能が無効となり、Pr0.13「第1トルクリミット」のみ有効となります。

#### (2) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能																													
0	13	B	第1トルクリミット	0～500	%	モータの出力トルクの第1リミット値を設定します。																													
5	21	B	トルクリミット 選択	0～4	—	<table><tr><td rowspan="2">設定値</td><td colspan="2">TL_SW = 0</td><td colspan="2">TL_SW = 1</td></tr><tr><td>負方向</td><td>正方向</td><td>負方向</td><td>正方向</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="4">Pr0. 13</td></tr><tr><td>2</td><td>Pr5. 22</td><td>Pr0. 13</td><td>Pr5. 22</td><td>Pr0. 13</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="2">Pr0. 13</td><td colspan="2">Pr5. 22</td></tr><tr><td>4</td><td>Pr5. 22</td><td>Pr0. 13</td><td>Pr5. 26</td><td>Pr5. 25</td></tr></table> 0を設定した場合は内部で1に設定されます。	設定値	TL_SW = 0		TL_SW = 1		負方向	正方向	負方向	正方向	1	Pr0. 13				2	Pr5. 22	Pr0. 13	Pr5. 22	Pr0. 13	3	Pr0. 13		Pr5. 22		4	Pr5. 22	Pr0. 13	Pr5. 26	Pr5. 25
設定値	TL_SW = 0		TL_SW = 1																																
	負方向	正方向	負方向	正方向																															
1	Pr0. 13																																		
2	Pr5. 22	Pr0. 13	Pr5. 22	Pr0. 13																															
3	Pr0. 13		Pr5. 22																																
4	Pr5. 22	Pr0. 13	Pr5. 26	Pr5. 25																															
5	22	B	第2トルクリミット	0～500	%	モータの出力トルクの第2リミット値を設定します。																													
5	23	B	トルクリミット切替設定1	0～4000	ms/100 %	トルクリミット切替時の第1→第2の変化率(傾き)を設定します。																													
5	24	B	トルクリミット切替設定2	0～4000	ms/100 %	トルクリミット切替時の第2→第1の変化率(傾き)を設定します。																													
5	25	B	正方向トルクリミット	0～500	%	トルクリミット切替入力時の正方向トルクリミットを設定します。																													
5	26	B	負方向トルクリミット	0～500	%	トルクリミット切替入力時の負方向トルクリミットを設定します。																													

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## (3) 内容

- トルクリミット切替モードを下記表に示します。

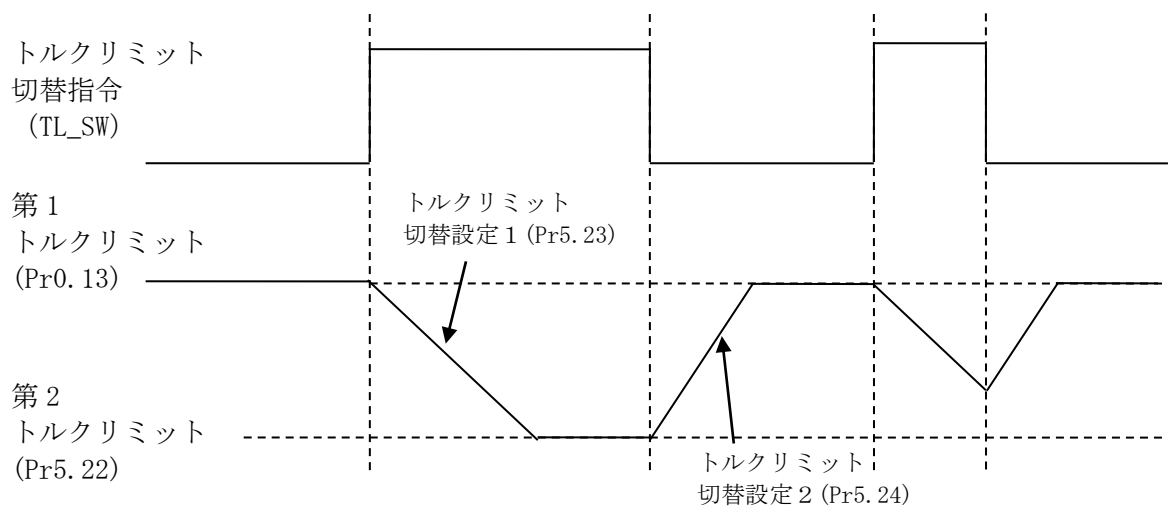
Pr5. 21	トルクリミット 切替指令 (TL_SW)	トルクリミット 切替設定 (変化率設定) (Pr5. 23、Pr5. 24)	正方向 トルクリミット	負方向 トルクリミット
1	—	—	Pr0. 13	
2	—	—	Pr0. 13	Pr5. 22
3	OFF	有効	Pr0. 13	
	ON		Pr5. 22	
4	OFF	—	Pr0. 13	Pr5. 22
	ON		Pr5. 25	Pr5. 26

- トルクリミット切替時の変化率設定について

Pr5. 21「トルクリミット選択」=3でご使用の場合にトルクリミット切替時の変化に傾きをもたせることができます。それ以外の設定では無効になります。

第1トルクリミット→第2トルクリミットへの切替時はPr5. 23「トルクリミット切替設定1」で、第2トルクリミット→第1トルクリミットへの切替時はPr5. 24「トルクリミット切替設定2」で設定された変化率（傾き）が適用されます。変化率（傾き）の符号は第1トルクリミットと第2トルクリミットの大小関係によりアンプ内部で自動的に切り替ります。

Pr5. 23「トルクリミット切替設定1」、Pr5. 24「トルクリミット切替設定2」を0に設定すると、即座に切り替ります。



注) 第1トルクリミット (Pr0. 13)、第2トルクリミット (Pr5. 22) をセットアップ支援ソフトやRTEX 通信から変更した場合は、変化率設定は無視され、変更後のトルクリミット値が即座に適用されます。変化率設定はトルクリミット切替指令 (TL\_SW) による切替時にのみ有効となります。

## 6-2 モータ可動範囲設定機能

位置指令入力範囲に対してモータが Pr5.14「モータ可動範囲」で設定されるモータ動作可能範囲を超えた場合に Err34.0「モータ可動範囲設定異常保護」でアラーム停止させることができます。

モータ動作可能範囲は、以下の式によってアンプ内部で演算されます。

- ・ 正方向モータ動作可能範囲 = 正方向位置指令入力範囲 + Pr5.14
- ・ 負方向モータ動作可能範囲 = 負方向位置指令入力範囲 - Pr5.14

判定用モータ実位置がこの範囲を超えた場合に、Err34.0「モータ可動範囲設定異常保護」が検出されます。

### (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

モータ可動範囲設定機能が動作する条件	
制御モード	・ 位置制御
その他	・ サーボオン状態であること。 ・ トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

### (2) 注意事項

・ 本機能は異常な位置指令に対しての保護ではない点にご注意ください。

- ・ モータ可動範囲設定保護が働いたときは、Pr5.10「アラーム時シーケンス」に従い減速・停止します。  
負荷によってはこの減速中に負荷が機械端に当り破損する場合もあるため、Pr5.14の設定範囲は減速動作を見込んだ設定としてください。
  - ・ 制御モードを切り替える用途(速度制御、トルク制御のみの場合も含む)は本機能を使用せずソフトリミット機能や駆動禁止入力などをご使用ください。
  - ・ アンプ内部で管理している以下のいずれかの値([フィードバックスケール pulse]単位)が  $-2^{31} \sim 2^{31}-1$  の範囲を超えた場合、Err34.0「モータ可動範囲設定異常保護」の検出処理は無効となります。\*1
    - 位置指令入力範囲
    - 判定用モータ実位置
    - モータ動作可能範囲
  - ・ 以下のいずれかの条件を満たす場合、アンプ内部で管理している位置指令入力範囲および判定用モータ実位置はクリアされ、Err34.0「モータ可動範囲設定異常保護」の検出処理は無効となります。
    - 制御電源投入時
    - サーボオフ状態
    - 速度制御状態 または トルク制御状態
    - セットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) による周波数特性測定中
    - 位置偏差がクリアされている間(サーボオフ時、アラーム発生時による減速停止中で位置偏差クリア時など)
    - セットアップ支援ソフトウェア (PANATERM) による試運転開始時
    - Pr9.20=2 (磁極位置推定方式) の場合で、磁極位置推定が完了していない状態
    - リニアモータ自動設定ツール (MotorAutoSetup) による、リニアモータ自動設定実行中
    - Pr5.14 = 0
- (続く)

- Pr5.14 が以下の式を満たす場合 (Pr5.14 を [フィードバックスケール pulse] 単位に変換した値が  $2^{31}$  を超える場合) \*1

モータタイプ 直線型 (リニア) (Pr9.00=1) の場合	$\text{Pr5.14} > (2^{31} - 1) * \text{Pr9.01} / (\text{Pr9.02} * 1000)$ または、 $\text{Pr5.14} > (2^{31} - 1) * 10 / \text{Pr9.30}$
モータタイプ 回転型 (ロータリ) (Pr9.00=2) の場合	$\text{Pr5.14} > (2^{31} - 1) * \text{Pr9.03} * 10 / \text{Pr9.01}$
モータタイプ 直線型 (VCM) (Pr9.00=3) の場合	$\text{Pr5.14} > (2^{31} - 1) * \text{Pr9.01} / 1000000$

- 駆動禁止入力による減速停止中で位置偏差クリア時
- 原点復帰時

- \*1 ただし以下の設定を有効にすることで、Err34.0 の検出処理が無効となる場合でも、強制的に Err34.0 を発生させることができます。

Pr6.97 「機能拡張設定 3」

bit2 モータ可動範囲異常保護拡張    0:無効 1:有効

## (3) 関連するパラメータ

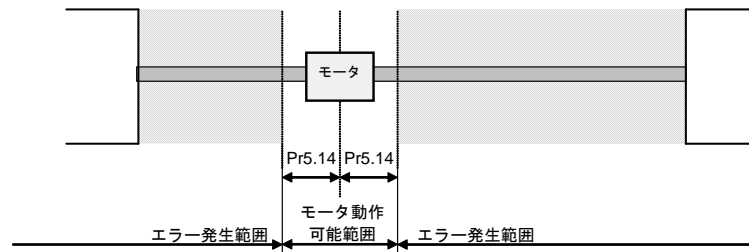
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	14	A	モータ可動範囲 設定	0~1000	0.1 磁極 ピッチ	位置指令入力範囲に対するモータ動作可能範囲を設定します。 本設定値を超えた場合は、Err34.0「モータ可動範囲設定異常保護」 が発生します。 設定値0の場合、保護機能は無効になります。 また、前述の注意事項に示す各条件においても、保護機能は無効 になります。
6	97	B	機能拡張設定 3	-2147483648 ～ 2147483647	-	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit2 モータ可動範囲異常保護拡張 0:無効 1:有効

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (4) 動作例

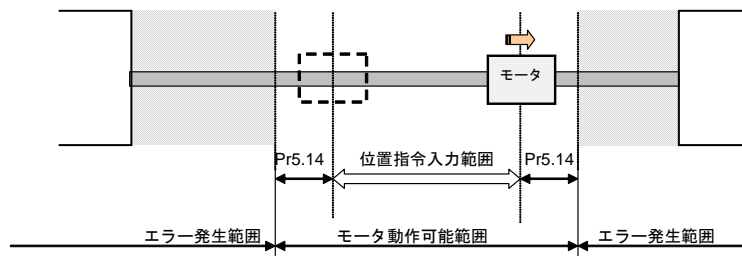
## ①位置指令未入力時(サーボオン状態)

位置指令が入っていないのでモータ動作可能範囲はモータ位置の両側に Pr5.14 で設定される移動量の範囲となります。発振等によりエラー発生範囲(薄い斜線の範囲)に入るとモータ可動範囲設定保護が発生します。



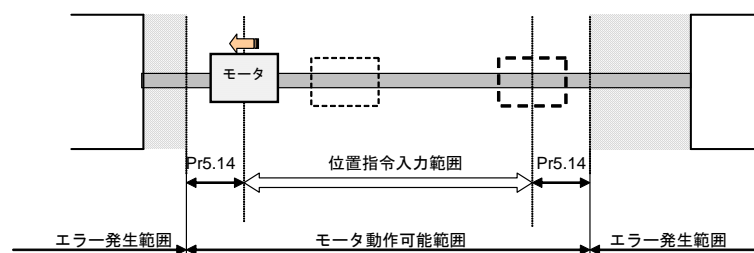
## ②右側動作時(サーボオン状態)

右側方向への位置指令が入力されるとモータ動作可能範囲は入力された位置指令分だけ広がり位置指令入力範囲の両側に Pr5.14 で設定される回転数の範囲となります。



## ③左側動作時(サーボオン状態)

左側方向への位置指令が入力されると位置指令入力範囲が更に広がります。



## 6-3 各種シーケンス動作設定

各種動作状態におけるシーケンス設定を任意に設定することができます。

## 6-3-1 駆動禁止入力（POT、NOT）時シーケンス

駆動禁止入力（POT、NOT）入力後の動作シーケンスを設定します。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	04 *2)	C	駆動禁止入力 設定	0~2	—	<p>駆動禁止入力（POT、NOT）の動作を設定します。 上位コントローラの仕様に応じて設定してください。 通常は、上位コントローラが動作を制御するので、1（無効）に設定するのが一般的です。</p> <p>0：POT→正方向駆動禁止、NOT→負方向駆動禁止として機能します。正方向動作時にPOTが入力されるとPr5.05「駆動禁止時シーケンス」に従い停止します。負方向時はNOT入力時に同様の動作をします。なお動作状態に関わらず駆動禁止方向のトルクはゼロとなります。*3)</p> <p>1：駆動禁止時シーケンスは無効となり、動作に影響を与えません。*4)</p> <p>2：POT/NOTどちらか片方の入力でErr38.0「駆動禁止入力保護」発生</p>
5	05 *2)	C	駆動禁止時 シーケンス	0~2	—	Pr5.04「駆動禁止入力設定」=0の場合の駆動禁止入力（POT、NOT）入力後の減速中、停止後の状態を設定します。
5	11	B	即時停止時 トルク設定	0~500	%	<p>即時停止時のトルクリミットを設定します。 0を設定した場合は通常のトルクリミットが使用されます。</p>
7	23	B	RTEX 機能 拡張設定 2	-32768 ~32767	—	<p>[bit2] 駆動禁止時シーケンス無効時 (Pr5.04=1) における RTEX ステータス応答条件設定 0：RTEX ステータス上は有効（応答する） 1：RTEX ステータス上も無効（応答しない）</p> <p>[bit3] POT/NOT の RTEX ステータスビット配置設定 0：POT が bit1、NOT が bit0 1：NOT が bit1、POT が bit0</p> <p>[bit6] POT/NOT の RTEX ステータス論理設定 0：反転なし（アクティブで 1） 1：反転（アクティブで 0）</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

\*2) プロファイル原点復帰動作中はPr5.04（駆動禁止入力設定）、Pr5.05（駆動禁止時シーケンス）の設定は一時的に無効となります。

駆動禁止入力を使用せずプロファイル原点復帰機能をご使用になる場合は、汎用入力に駆動禁止入力（POT/NOT）を割り付けないでください。Pr5.04=1とするだけでは無効となりません。プロファイル原点復帰機能の詳細については技術資料のRTEX通信仕様編をご参照ください。

\*3) 磁極位置推定中、リニアモータ自動設定中は、POT/NOTどちらか片方の入力でErr38.0「駆動禁止入力保護」が発生します。

\*4) POTがSI6またはNOTがSI7に機能割り付けを実施した状態でPr5.04「駆動禁止入力設定」=1（無効）以外に設定した場合は、Err38.2「駆動禁止入力保護3」が発生します。

## (2) 内容

## ・Pr5.05「駆動禁止時シーケンス」の詳細

Pr5.04 *4)	Pr5.05	減速中 *6)		停止後(約30r/min以下)	
		停止方法	偏差	停止後の動作	偏差
0	共通	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *9)	—	・制御モードはコマンド依存 *2)	—
	0	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *7)	クリア *3)	・駆動禁止方向にはトルク指令=0	保持
	1	・フリーラン(DB OFF)	クリア *3)	・駆動禁止方向にはトルク指令=0	保持
	2	・即時停止 *5) *8) *9) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *3)	・トルクリミット、トルク指令は通常どおり	保持

- \*1) 減速中は強制的に位置制御となり、内部位置指令生成処理を強制停止します。
- \*2) 駆動禁止入力がONの状態では駆動禁止方向への指令を停止してください。駆動禁止方向に指令を与えた場合、指令は無視されます。この時、RTEX機能拡張設定2(Pr7.23)のパラメータのbit9を1に設定している場合は、コマンドエラーを返します。
- \*3) 偏差クリア時は内部指令位置をフィードバック位置に追従させる処理が働きます。また即時停止時は減速完了時に減速時に溜まった位置偏差／フィードバックスケール偏差をクリアします。
- \*4) Pr5.04「駆動禁止入力設定」で設定値2の場合はPOT、NOTのいずれか1つがONになった時点でErr38.0「駆動禁止入力保護」が発生するため、本設定値ではなく、Pr5.10「アラーム時シーケンス」に従い動作します。他のエラーが発生した場合も同様にPr5.10「アラーム時シーケンス」が優先されます。
- \*5) 即時停止とは、サーボオンしたまま、制御を効かせて即停止することを指します。  
その際のトルク指令値は、Pr5.11「即時停止時トルク設定」で制限されます。  
即時停止を行う場合、信号の入力から即時停止を開始するまでの間は通常動作となりますので、信号の入力と同時に指令を停止すると、通常のトルクリミットで制限されたトルクが出力される場合があります。  
即時停止時トルク設定のトルクで停止させるために、信号の入力から最低4ms間は通常の指令を継続して送信してください。
- \*6) 減速中とは、モータが動作している状態から30r/min以下の速度になるまでの区間を示します。一度、30r/min以下になり、停止後に遷移すると、以降はモータの速度によらず停止後の状態に従います。
- \*7) ダイナミックブレーキ非対応機種ではフリーラン(DB OFF)となります。
- \*8) Pr6.14「アラーム時即時停止時間」の設定は無効になります。
- \*9) Pr6.10「機能拡張設定」bit10、bit15にてSlow Stop機能を有効にしている場合は即時停止せず、Slow Stop停止をします。詳細は6-3-7項を参照ください。

## 6-3-2 サーボオフ時シーケンス

サーボオフ状態の動作シーケンスを設定します。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	06	B	サーボオフ時 シーケンス	0~9	—	サーボオフされた後の減速中、停止後の状態を設定します。
5	11	B	即時停止時 トルク設定	0~500	%	即時停止時のトルクリミットを設定します。 0を設定した場合は通常のトルクリミットが使用されます。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (2) 内容

## ・Pr5.06「サーボオフ時シーケンス」の詳細

Pr5.06	減速中 *4)		停止後(約30r/min以下)	
	停止方法	偏差	停止後の動作	偏差
共通	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *8)	—	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *8)	—
0, 4	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)
1, 5	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)
2, 6	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
3, 7	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
8	・即時停止 *3) *7) *8) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)
9	・即時停止 *3) *7) *8) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)

- \*1) 減速中、停止後(サーボオフ中)は強制的に位置制御となり、内部位置指令生成処理を強制停止します。
- \*2) 偏差クリア時は内部指令位置をフィードバック位置に追従させる処理が働きます。サーボオン後に補間送り系コマンドを実行する場合は上位コントローラ側の指令座標を再設定の上実行してください。モータが急激に動く場合があります。
- \*3) 即時停止とは、サーボオンしたまま、制御を効かせて即停止することを指します。  
その際のトルク指令値は、Pr5.11「即時停止時トルク設定」で制限されます。  
即時停止を行う場合、サーボオフ指令から即時停止を開始するまでの間は通常動作となりますので、通常のトルクリミットで制限されたトルクが出力される場合があります。  
即時停止時トルク設定のトルクで停止させるために、サーボオフ指令の入力から最低 4ms 間は通常の指令を継続して送信してください。
- \*4) 減速中とは、モータが動作している状態から 30r/min 以下の速度になるまでの区間を示します。一度、30r/min 以下になり、停止後に遷移すると、以降はモータの速度によらず停止後の状態に従います。
- \*5) サーボオフ中にエラーが発生した場合は、Pr5.10「アラーム時シーケンス」に従い動作します。また、サーボオフ中に主電源オフの状態になると Pr5.07「主電源オフ時シーケンス」に従います。
- \*6) ダイナミックブレーキ非対応機種ではフリーラン(DB OFF)となります。
- \*7) Pr6.14「アラーム時即時停止時間」の設定は無効になります。
- \*8) Pr6.10「機能拡張設定」bit10、bit15 にて Slow Stop 機能を有効にしている場合は即時停止せず、Slow Stop 停止します。詳細は 6-3-7 項を参照ください。



## 6-3-3 主電源オフ時シーケンス

主電源オフ状態の動作シーケンスを設定します。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	07	B	主電源オフ時 シーケンス	0~9	—	主電源オフされた後の減速中、停止後の状態を設定します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。
5	08	B	主電源オフ時 LVトリップ選択	0~3	—	主電源アラーム時に LV トリップするか、サーボオフするかを選択 します。 また、主電源遮断状態が Pr7. 14 で設定された時間以上継続した場合 の主電源オフ警告検出の条件を設定します。 bit0 0 : Pr5. 07 の設定に従いサーボオフし、その後主電源再 投入でサーボオンに復帰 1 : Err13. 1 「主電源不足電圧保護」検出 *2) bit1 0 : 主電源オフ警告はサーボオン状態のみ検出 1 : 主電源オフ警告は常時検出 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。
5	09	C	主電源オフ検出 時間	20~2000 *3)	ms	主電源アラーム検出時間を設定します。 設定値 2000 の場合は主電源オフ検出は無効となります。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。
5	11	B	即時停止時 トルク設定	0~500	%	即時停止時のトルクリミットを設定します。 0 を設定した場合は通常のトルクリミットが使用されます。
6	36	R	ダイナミックブレーキ 操作入力設定	0~1	—	I/O によるダイナミックブレーキ(DB)操作入力の有効/無効を設定します。 注) 主電源オフ時のみの機能となります。 0 : 無効 1 : 有効

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

\*2) 主電源オフをトリガとする退避動作実行時、Err13. 1 「主電源不足電圧保護 (AC 遮断検出)」は発生しません。

\*3) 本設定値を出荷値よりも小さい値でご使用になる場合は、お客様の電源環境でのマッチング確認をお願いします。

## (2) 内容

・Pr5. 07 「主電源オフ時シーケンス」の詳細

Pr5. 07	減速中 *4)		停止後(約30r/min以下)		
	停止方法	偏差	停止後の動作		偏差
			Pr6. 36 = 0	Pr6. 36 = 1	
共通	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *9)	—	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *9)		—
0, 4	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)	・ダイナミック ブレーキ(DB)動作 *6)	ダイナミックブ レーキの動作は、 ダイナミックブレ ーキ切替入力 (DB-SEL) の状態に 従います。*7)	クリア *2)
1, 5	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)	・ダイナミック ブレーキ(DB)動作 *6)		クリア *2)
2, 6	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *6)	クリア *2)	・フリー(DB OFF)		クリア *2)
3, 7	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)	・フリー(DB OFF)		クリア *2)
8	・即時停止 *3) *8) *9) ・トルクリミット=Pr5. 11	クリア *2)	・ダイナミック ブレーキ(DB)動作 *6)		クリア *2)
9	・即時停止 *3) *8) *9) ・トルクリミット=Pr5. 11	クリア *2)	・フリー(DB OFF)		クリア *2)

\*1) 減速中、停止後(主電源オフ中)は強制的に位置制御となり、内部位置指令生成処理を強制停止します。

\*2) 偏差クリア時は内部指令位置をフィードバック位置に追従させる処理が働きます。サーボオン後に補間送り系コマンドを実行する場合は上位コントローラ側の指令座標を再設定の上実行してください。モータが急激に動く場合があります。

- \*3) 即時停止とは、サーボオンしたまま、制御を効かせて即停止することを指します。  
その際のトルク指令値は、Pr5.11「即時停止時トルク設定」で制限されます。  
主電源オフ検出と同時に指令を停止すると、通常のトルクリミットで制限されたトルクが出力される場合があります。即時停止時トルク設定のトルクで停止させるために、主電源オフ検出から最低 4ms 間は通常の指令を継続して送信してください。
- \*4) 減速中とは、モータが動作している状態から 30r/min 以下の速度になるまでの区間を示します。一度、30r/min 以下になり、停止後に遷移すると、以降はモータの速度によらず停止後の状態に従います。
- \*5) 主電源オフの状態エラーが発生した場合は Pr5.10「アラーム時シーケンス」に従い動作します。  
サーボオン状態で主電源オフになった場合、Pr5.08「主電源オフ時 LV トリップ選択」bit0=1 の場合は Err13.1「主電源不足電圧異常」が発生するため、Pr5.10「アラーム時シーケンス」に従い動作します。
- \*6) ダイナミックブレーキ非対応機種ではフリーラン (DB OFF) となります。
- \*7) Pr6.36「ダイナミックブレーキ操作入力」= 1 の場合は、ダイナミックブレーキ切替入力 (DB-SEL) が有効になります。入出力信号割付において、a 接設定により COM- と接続した場合にアンプ内蔵のダイナミックブレーキ解除、COM- とオープンとした場合にアンプ内蔵のダイナミックブレーキが動作します。  
サーボオン、トリップ中、セーフティ状態あるいは主電源投入時には、本入力が無効となり、通常のシーケンス設定に従います。
- \*8) Pr6.14「アラーム時即時停止時間」の設定は無効になります。
- \*9) Pr6.10「機能拡張設定」bit10、bit15 にて Slow Stop 機能を有効にしている場合は即時停止せず、Slow Stop 停止します。詳細は 6-3-7 項を参照ください。

## 6-3-4 アラーム時シーケンス

アラーム発生状態の動作シーケンスを設定します。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	10	B	アラーム時 シーケンス	0~7	—	アラーム発生時の減速中、停止後の状態を設定します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (2) 内容

## ・Pr5.10「アラーム時シーケンス」の詳細

Pr5.10	減速中 *4)			停止後(約30r/min以下)	
	停止方法		偏差	停止後の動作	偏差
共通	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *6)		—	・強制的に位置制御とする *1) ・位置指令生成処理を強制停止 *1) *6)	—
0	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)		クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)	クリア *2)
1	・フリーラン(DB OFF)		クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)	クリア *2)
2	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)		クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
3	・フリーラン(DB OFF)		クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
4	動作 A *3)	・即時停止 *3) *6) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)	クリア *2)
	動作 B *3)	・ダイナミックブレーキ (DB)動作 *5)	クリア *2)		
5	動作 A *3)	・即時停止 *3) *6) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・ダイナミックブレーキ(DB)動作 *5)	クリア *2)
	動作 B *3)	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)		
6	動作 A *3)	・即時停止 *3) *6) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
	動作 B *3)	・ダイナミックブレーキ (DB)動作 *5)	クリア *2)		
7	動作 A *3)	・即時停止 *3) *6) ・トルクリミット=Pr5.11	クリア *2)	・フリー(DB OFF)	クリア *2)
	動作 B *3)	・フリーラン(DB OFF)	クリア *2)		

- \*1) 減速中、停止後(アラーム中、サーボオフ中)は強制的に位置制御となり、内部位置指令生成処理を強制停止します。
- \*2) 偏差クリア時は内部指令位置をフィードバック位置に追従させる処理が働きます。サーボオン後に補間送り系コマンドを実行する場合は上位コントローラ側の指令座標を再設定の上実行してください。モータが急激に動く場合があります。
- \*3) 動作 A、B とは、エラー発生時に即時停止を行うかどうかを示すもので、即時停止対応のアラームが発生した場合に本設定値が 4~7 の場合は動作 A に従い、即時停止を行います。即時停止非対応のアラームが発生した場合は、即時停止にはならず、動作 B で指定したダイナミックブレーキ(DB)動作、またはフリーランとなります。(6-3-5 項を参照ください)  
減速停止するまでの時間は、主回路電源を保持するようにしてください。  
即時停止対応アラームについては 7-1 「保護機能一覧」をご参照ください。
- \*4) 減速中とは、モータが動作している状態から 30r/min 以下の速度になるまでの区間を示します。一度、30r/min 以下になり、停止後に遷移すると、以降はモータの速度によらず停止後の状態に従います。
- \*5) ダイナミックブレーキ非対応機種ではフリーラン(DB OFF)となります。
- \*6) Pr6.10「機能拡張設定」bit10、bit15 にて Slow Stop 機能を有効にしている場合は即時停止せず、Slow Stop 停止をします。詳細は 6-3-7 項を参照ください。

## 6-3-5 アラーム発生時の即時停止動作について

即時停止対応のアラーム発生時にモータを制御して即停止させます。

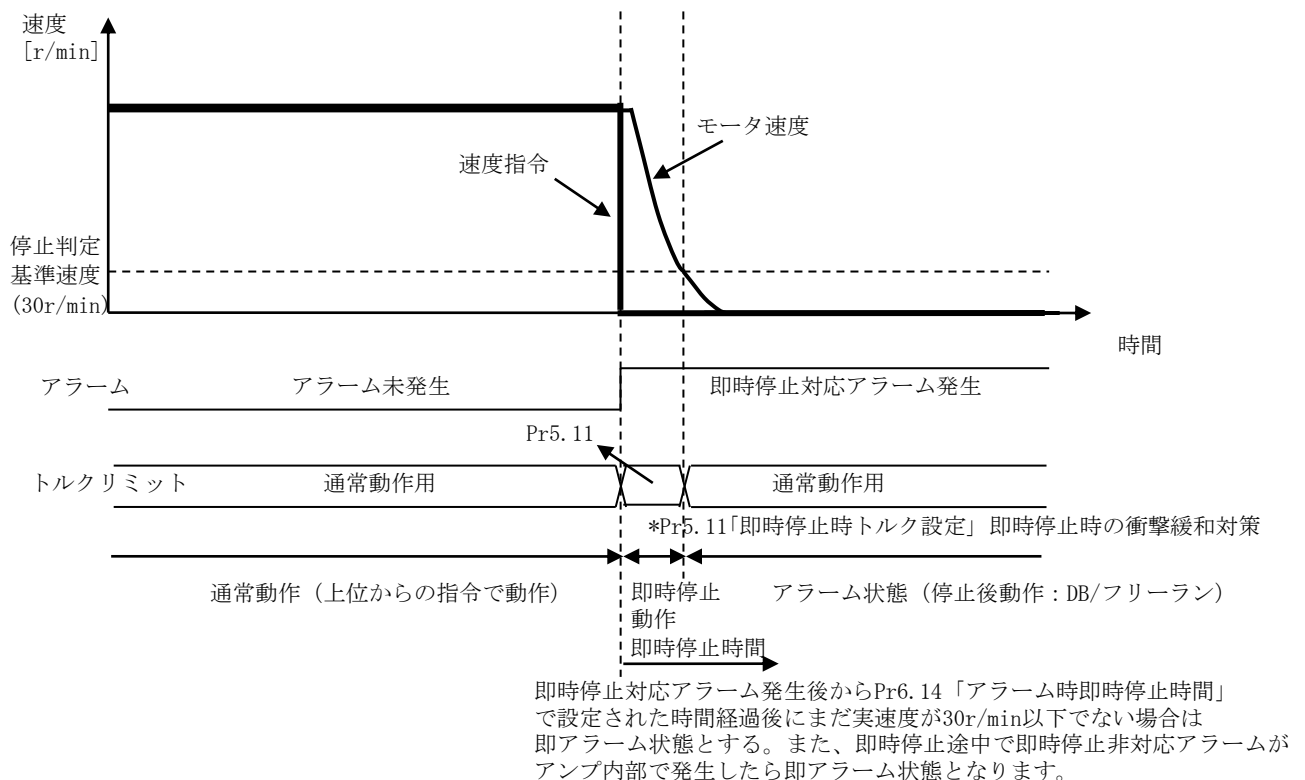
## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	10	B	アラーム時 シーケンス	0～7	—	アラーム発生時の減速中、停止後の状態を設定します。 設定値 4～7 に設定すると即時停止が有効となります。
5	11	B	即時停止時 トルク設定	0～500	%	即時停止時のトルクリミットを設定します。 設定値 0 の場合は、通常のトルクリミットが使用されます。
5	13	B	過速度レベル設定	0～20000	r/min	Err26.0「過速度保護」の検出レベルを設定します。 モータ速度が本設定値を超えると Err26.0「過速度保護」が発生します。 設定値 0 の場合は Pr9.10「最大過速度レベル」の設定値で Err26.0 が発生します。 Pr9.10 を超える設定値の場合は Pr9.10 で飽和されます。
6	14	B	アラーム時 即時停止時間	0～1000	ms	アラーム発生時の即時停止時に停止までの許容時間を設定します。 本設定値を超えると強制的にアラーム状態になります。 設定値 0 の場合は、即時停止は行わず即アラーム状態となります。
6	15	B	第 2 過速度 レベル設定	0～20000	r/min	Err26.1「第 2 過速度保護」の検出レベルを設定します。 モータ速度が本設定値を超えると Err26.1「第 2 過速度保護」が発生します。 設定値 0 の場合は Pr9.10「最大過速度レベル」の設定値で Err26.1 が発生します。 Pr9.10 を超える設定値の場合は Pr9.10 で飽和されます。
9	10	R	最大過速度レベル	0～20000	r/min	モータの最大過速度を設定します。 設定値 0 の場合は Err60.0「モータ設定異常保護」が発生します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (2) 内容

- ・即時停止対応アラーム発生時の即時停止動作



- ・即時停止対応アラーム発生時に即時停止を開始するまでは、通常動作(通常のトルクリミットが有効)となりますので、その間に指令を停止すると、通常のトルクリミットで制限されたトルクが出力される可能性があります。

即時停止対応アラーム発生時に即時停止時トルクリミットで停止させるために、アラーム通知時から最低4ms間は通常の指令を継続して送信してください。

＜悪い例＞

強制アラーム入力(E-STOP)をオンするのと同時に指令を停止

- ・Pr5.13「過速度レベル設定」とPr6.15「第2過速度レベル」の設定について

即時停止機能を使用しても、モータが正常に停止しない場合があります。

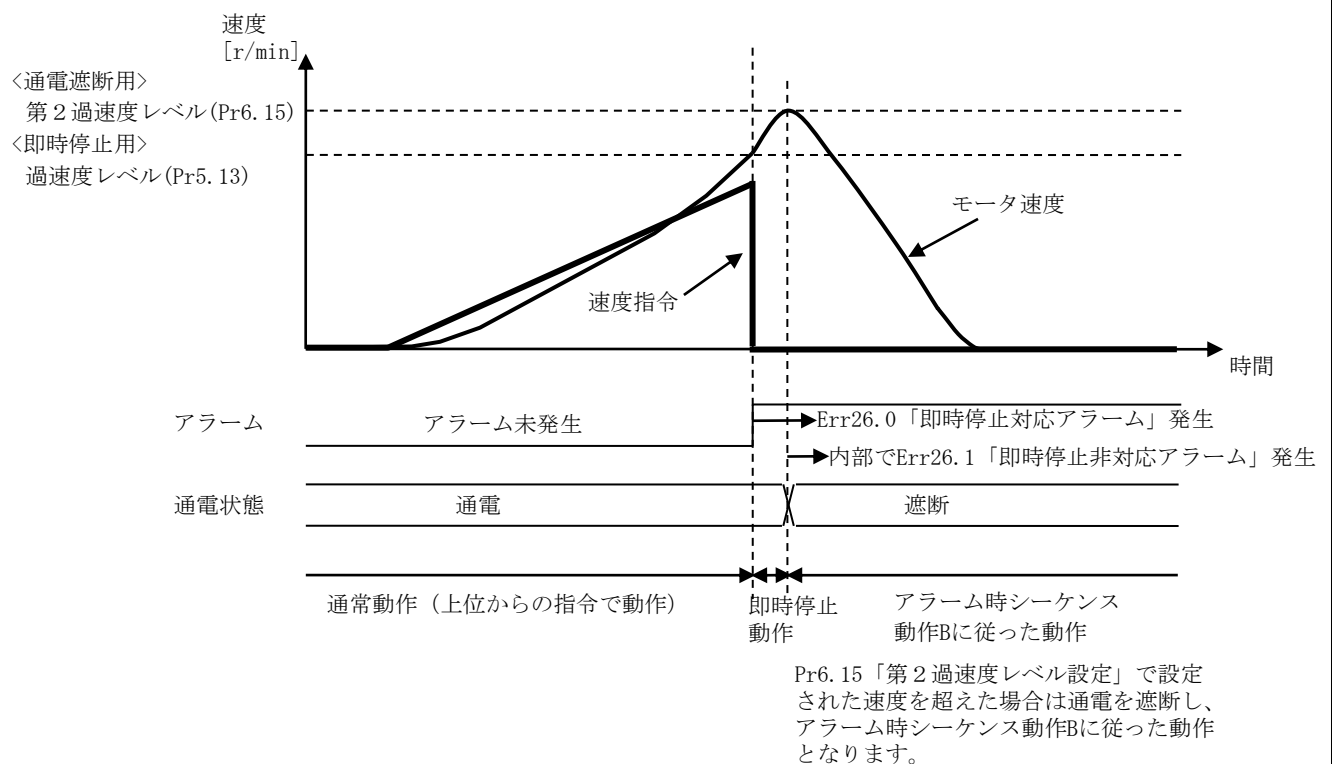
例えば、下図に示すようにモータ速度がPr5.13「過速度レベル設定」を超え、即時停止動作に入るも、正常に制御できず、モータ速度が上がる場合があります。

このような場合の安全策として、Err26.1「第2過速度保護」を設けています。

Err26.1は即時停止非対応アラームのため、モータ通電を遮断し、アラーム時シーケンス動作Bに従い、停止します。Pr6.15「第2過速度レベル設定」に許容可能な過速度レベルを設定してください。

また、Pr5.13はPr6.15に対し、十分マージンを持った低い値に設定してください。マージンが少ない、または、設定値が同じ場合などに、Err26.0とErr26.1をともに検出することがあり、その場合Err26.0が表示されますが、Err26.1も内部で発生しているため、即時停止非対応アラームが優先され、即時停止は行いません。

さらに、Pr6.15がPr5.13より低い設定の場合、Err26.0より先にErr26.1が発生するため、即時停止は行いません。



### 6-3-6 アラーム発生時の落下防止機能について

サーボアンプは、アラームが発生するとモータ通電を遮断するため、ロボットアーム等の垂直軸では、ブレーキ解除出力(BRK-OFF) OFF から実際に外部ブレーキが動作するまでの時間、落下が発生します。

本機能では、アラーム時シーケンスを即時停止に設定することで、アラーム発生時の落下を防止することができます。

本機能は、即時停止非対応アラームでは使用することはできません。

アラーム時シーケンスの詳細は、6-3-4、6-3-5項を参照ください。

即時停止対応アラームの詳細は、7-1項を参照ください。

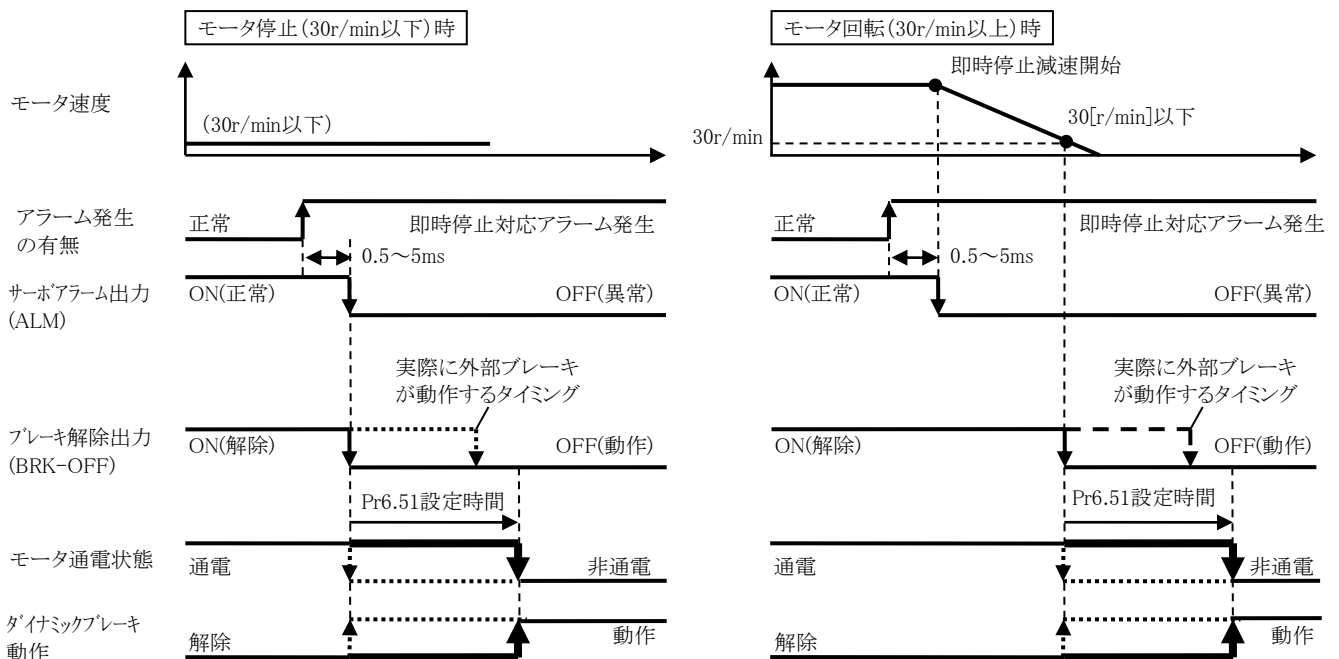
#### (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	10	B	アラーム時 シーケンス	0~7	—	アラーム発生時の減速中、停止後の状態を設定します。 設定値4~7に設定すると即時停止が有効となります。
6	10	B	機能拡張設定	-32768~ 32767	—	落下防止機能に関するビットを設定します。 bit10 アラーム時落下防止機能 0:無効 1:有効 落下防止機能を有効にするため、通常は1に設定して ください。 ※最下位ビットを bit0としています。
6	51	B	即時停止完了 ウェイト時間	0~10000	ms	即時停止対応アラーム発生時にブレーキ解除出力(BRK-OFF) OFF 後、モータ通電を維持する時間を設定します。 設定値=0の場合は、落下防止機能は無効となります。 ※本パラメータはPr6.10「機能拡張設定」bit10=1以外でも有効 となりますが、落下防止機能を有効とするためにはPr6.10 「機能拡張設定」bit10は必ず1に設定してください。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

#### (2) 内容

##### ・即時停止対応アラーム発生時の落下防止機能動作



## 6-3-7 Slow Stop 機能

即時停止を行う設定で駆動禁止入力、またはサーボオフ、または主電源オフ、または即時停止対応アラーム発生を検出した時に、サーボオンしたまま制御を効かせてモータを滑らかに停止させることができます。

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	Slow Stop 機能が動作する条件
制御モード	・すべての制御モード *1)
その他	・サーボオン状態であること。 ・トルクリミットなど、制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。

\*1) 即時停止中は強制的に位置制御となります。

## (2) 関連するパラメータ

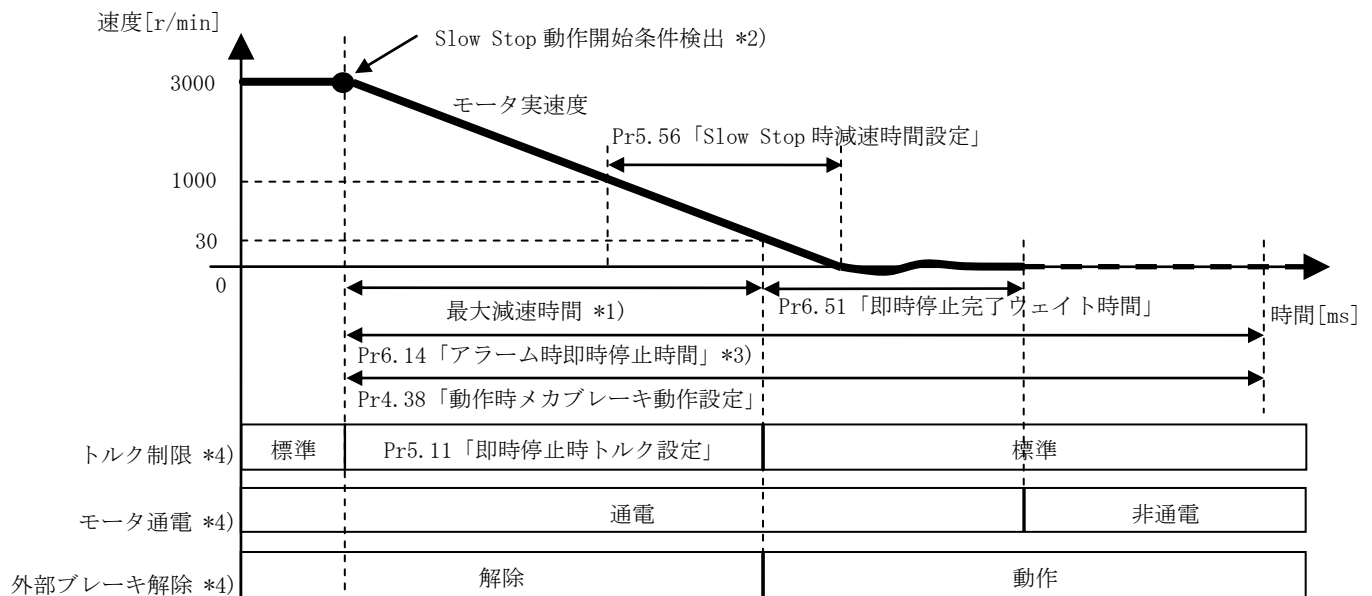
分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	05	C	駆動禁止時 シーケンス	0~2	—	Pr5.04「駆動禁止入力設定」=0 の場合の駆動禁止入力（POT、NOT）入力後の減速中、停止後の状態を設定します。 ※Slow Stop 機能を有効にする場合は即時停止設定にしてください
5	06	B	サーボオフ時 シーケンス	0~9	—	サーボオフされた後の減速中、停止後の状態を設定します。 ※Slow Stop 機能を有効にする場合は即時停止設定にしてください
5	07	B	主電源オフ時 シーケンス	0~9	—	主電源オフされた後の減速中、停止後の状態を設定します。 ※Slow Stop 機能を有効にする場合は即時停止設定にしてください
5	10	B	アラーム時 シーケンス	0~7	—	アラーム発生時の減速中、停止後の状態を設定します。 ※Slow Stop 機能を有効にする場合は即時停止設定にしてください
5	56	B	Slow Stop 時 減速時間設定	0~10000	ms/ (1000r/min)	Slow Stop 時の減速処理の減速時間を設定します。 Pr6.10「機能拡張設定」の bit15=1 の場合に本パラメータが有効となります。
5	57	B	Slow Stop 時 S 字加減速設定	0~1000	ms	Slow Stop 時の減速処理の S 字時間を設定します。 Pr6.10「機能拡張設定」の bit15=1 の場合に本パラメータが有効となります。
6	10	B	機能拡張設定	-32768~ 32767	—	bit10 アラーム時落下防止機能 0：無効 1：有効 ※Slow Stop機能を有効にする場合は1に設定してください。 bit15：Slow Stop機能 0：無効 1：有効
6	14	B	アラーム時 即時停止時間	0~1000	ms	アラーム発生時の即時停止時に停止までの許容時間を設定します。本設定値を超えると強制的にアラーム状態になります。設定値0の場合は即時停止は行わず、即アラーム状態となります。 Slow Stop 機能を使用する場合、減速停止指令に対してモータ速度が遅れるため、最大減速時間より十分長く設定してください。 本パラメータはアラーム時シーケンスのみ有効です。 駆動禁止時シーケンス、サーボオフ時シーケンス、主電源オフ時シーケンスでは無効になります。 * 最大減速時間については本項の(3)をご参照ください。

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## (3) 内容

## ・Slow Stop 動作

下図はアラーム時の Slow Stop 動作例です。



\*1) 最大減速時間はおおよそ下記式で算出した値です。

最大減速時間[ms]

$$= \frac{\text{通常動作パターンにおける最大速度[r/min]} \times \text{Pr5.56[ms/(1000r/min)]}}{1000} + \text{Pr5.57[ms]}$$

\*2) 以下の条件検出を指します。

- ・Slow Stop 機能有効設定で駆動禁止入力
- ・Slow Stop 機能有効設定でサーボオフ
- ・Slow Stop 機能有効設定で主電源オフ
- ・Slow Stop 機能有効設定で即時停止対応アラーム発生

即時停止対応アラームについては、7-1 項を参照ください。

\*3) Pr6.14「アラーム時即時停止時間」は、Slow Stop動作が完了する時間より十分長く設定してください。Slow Stop 動作における停止判定は実速度のため、実際に減速に要する時間は最大減速時間より長くかかる場合があります。

即時停止対応アラーム発生による即時停止動作において、即時停止継続時間がPr6.14「アラーム時即時停止時間」を経過した場合、モータ実速度にかかわらずアラーム状態となります。

また、即時停止途中で即時停止非対応アラームがアンプ内部で発生したら即アラーム状態となります。

また、Pr6.14「アラーム時即時停止時間」はアラーム時シーケンスでのみ有効です。

駆動禁止入力時シーケンス、サーボオフ時シーケンス、主電源オフ時シーケンスでは無効になります。

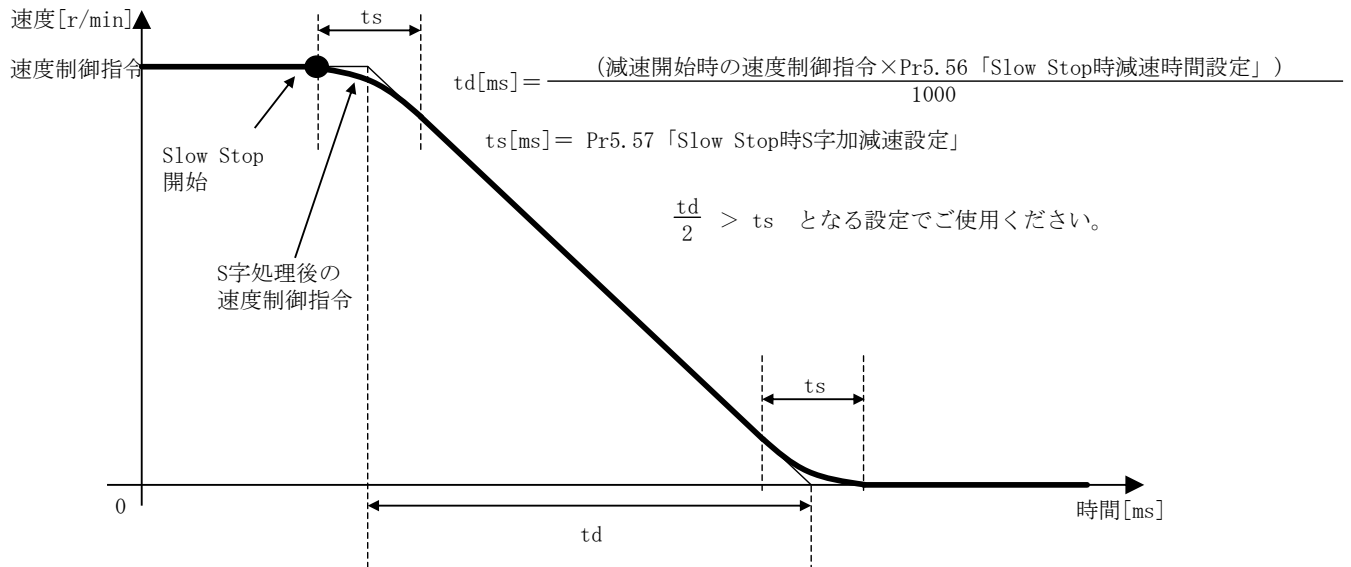
\*4) 切り替わりのタイミングは、最大5ms程度のばらつきが生じます。

注) 減速停止するまでの時間は、主回路電源を保持するようにしてください。



### ・Slow Stop 動作の S 字処理

Pr5.57 を設定することにより、Slow Stop 動作時に S 字処理を実施することができます。  
下図を参照し、Pr5.57 を設定してください。



\*) Slow Stop動作開始時の速度制御指令は実速度から算出します。

### ・制動距離について

Pr5.56、Pr5.57 を設定した場合、即時停止時の制動距離がおおよそ下式だけ増加します。  
ご使用に当たっては、実機動作への影響をご確認ください。

#### 1) 直線減速の場合 (Pr5.57=0)

【モータタイプ 直線型 (リニア)】 (Pr9.00=1)

直線減速時間[s]

$$= \frac{\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{mm/s}] \times \text{Pr5.56} [\text{ms}/(1000\text{mm/s})]}{1000 \times 1000}$$

直線減速制動距離[mm]

$$= \frac{\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{mm/s}] \times \text{直線減速時間} [\text{s}]}{2}$$

$$= \frac{(\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{mm/s}])^2 \times \text{Pr5.56} [\text{ms}/(1000\text{mm/s})]}{2 \times 1000 \times 1000}$$

【モータタイプ 回転型 (ロータリ)】 (Pr9.00=2)

直線減速時間[s]

$$= \frac{\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{r/min}] \times \text{Pr5.56} [\text{ms}/(1000\text{r/min})]}{1000 \times 1000}$$

直線減速制動距離[回転]

$$= \frac{\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{r/min}] \times \text{直線減速時間} [\text{s}]}{60 \times 2}$$

$$= \frac{(\text{減速開始時の速度制御指令} [\text{r/min}])^2 \times \text{Pr5.56} [\text{ms}/(1000\text{r/min})]}{60 \times 2 \times 1000 \times 1000}$$

2) S字減速の場合 (Pr5.57≠0)

【モータタイプ 直線型 (リニア)】 (Pr9.00=1)

$$S \text{ 時減速制動距離 [mm]} = \text{直線減速制動距離 [mm]} + \frac{\text{減速開始時の速度制御指令 [mm/s]} \times \text{Pr5.57 [ms]}}{1000 \times 2}$$

【モータタイプ 回転型 (ロータリ)】 (Pr9.00=2)

S字減速制動距離 [回転]

$$= \text{直線減速制動距離 [回転]} + \frac{\text{減速開始時の速度制御指令 [r/min]} \times \text{Pr5.57 [ms]}}{60 \times 1000 \times 2}$$

注) 上式は速度制御指令の制動距離であり、実際にはモータ制御の遅延分を加味する必要があります。  
また、減速中のトルク指令が即時停止時トルク設定で制限される場合は上式どおりの制動距離と  
ならない場合があります。

## 6-4 トルク飽和保護機能

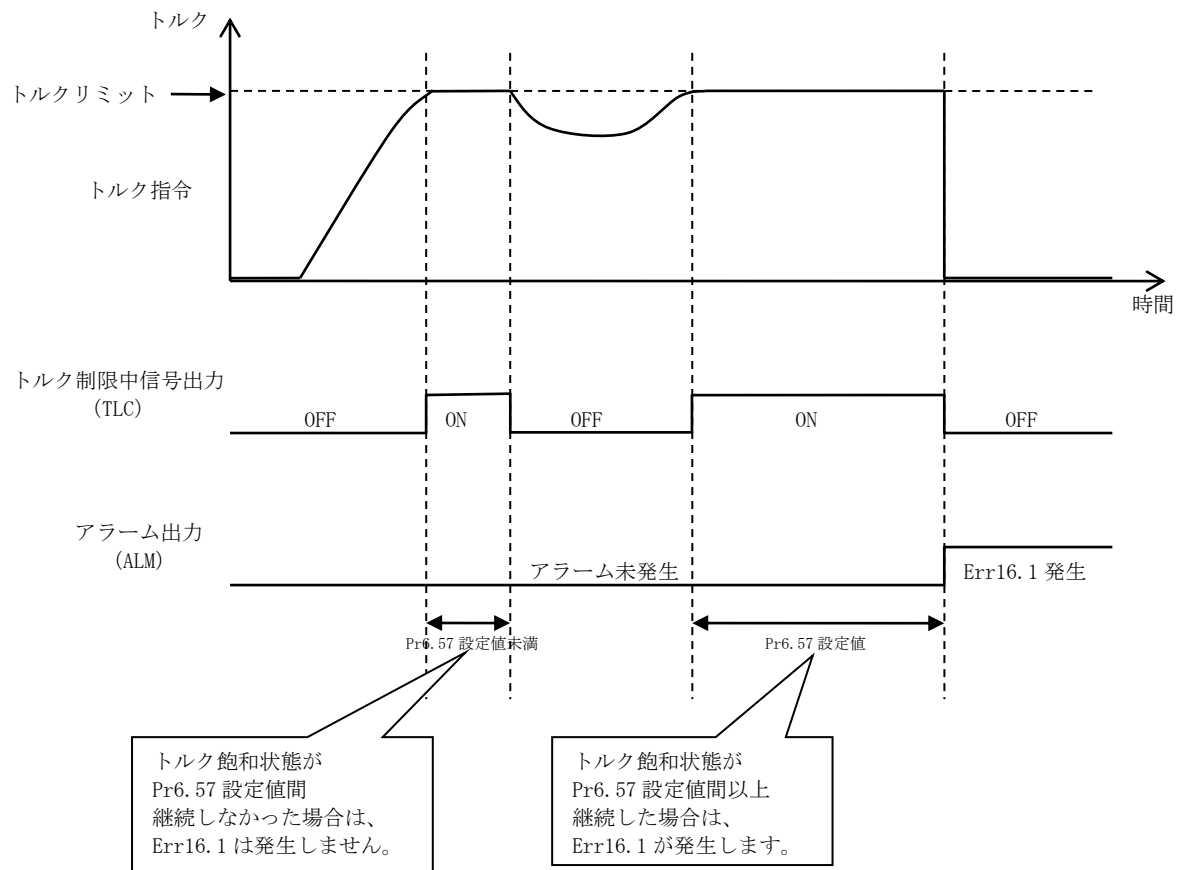
一定期間以上、トルク飽和状態が連続した場合、アラームを発生させることができます。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	57	B	トルク飽和異常 保護検出時間	0～5000	ms	トルク飽和異常保護検出時間を設定します。 トルク飽和が設定時間以上発生するとErr16.1「トルク飽和異常保護」が発生します。 設定値が0の場合、Pr9.35の設定値が有効になります。
7	03	A	トルク制限中 出力設定	0～1	-	トルク制御時のトルク制限中出力の判定条件を設定します。 0:トルク指令値を含むトルク制限で 1:トルク指令値を除くトルク制限で
9	35	B	トルク飽和 異常保護回数	0～30000	回	設定回数間、トルク飽和状態が連続した場合、 Err16.1「トルク飽和異常保護」が発生します。 回数は0.25ms 毎に1カウントアップします。例えば、30000 設定時は トルク飽和状態が7.5 秒間継続した際にErr16.1が発生します。 トルク飽和状態が解除されるとカウントはクリアします。 Pr6.57 の設定値が0 以外の場合はPr6.57 の設定値が有効になります。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

- ・本機能を無効化する場合は Pr6.57 と Pr9.35 を共に 0 に設定してください。
- ・トルク制御時は、本機能は無効となり Err16.1 は発生しません。
- ・即時停止アラーム発生時は、本機能は無効となり Err16.1 は発生しません。
- ・カウント周期が MINAS-A5NL シリーズと異なります。同じ設定値の場合、A5NL に比べ A6NL のほうが Err16.1 を検出するまでの時間が長くなります。
- ・トルク飽和は現在有効なトルクリミットにより判定されます。  
トルクリミットの詳細については 6-1 項を参照してください。
- ・本機能が有効の場合、サーボオフ時もエラー検出を行います。
- ・トルク制御時は Pr. 7.03 が 0 の場合、トルク制限中信号出力 (TLC) が常時 ON 状態になります。  
トルク制御時にトルク制限を確認したい場合は、Pr7.03 を 1 に設定してください。



### 6-5 位置コンペア出力機能

実位置がパラメータで設定された位置を通過した時に、汎用出力または位置コンペア出力端子からパルス信号を出力させることができます。

#### (1) 仕様

トリガ出力	I/F	3 出力：フォトカプラ (オープンコレクタ) or 3 出力：ラインドライバ
	論理	パラメータ設定 (出力毎に極性設定可能)
	パルス幅	パラメータ設定 0.1~3276.7ms (0.1ms 単位)
	遅延補償	対応
コンペアソース	フィードバック スケール (通信)	対応
	フィードバック スケール (AB 相)	対応
コンペア値	設定数量	8 ポイント
	設定範囲	符号付 32bit

#### (2) 適用範囲

☐ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	位置コンペア出力機能が動作する条件
制御モード	・すべての制御モード
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>・RTEX 通信確立後であること。</li> <li>・原点復帰動作完了状態であること。 (RTEX 通信のステータスフラグの bit2(Homing_Complete)=1)</li> <li>・制御パラメータ以外の要素が適切に設定されており、モータ正常回転に支障のない状態であること。</li> </ul>

## (3) 注意事項

- ・フィードバックスケール分解能とモータ速度の関係（フィードバック速度[pulse/s]）によっては、位置コンペア出力の精度が悪化する場合があります。

## (4) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	44	R	位置コンペア出力 パルス幅設定	0~32767	0.1ms	位置コンペア出力のパルス幅を設定します。 0 の時はパルスは出力されません。
4	45	R	位置コンペア出力 極性選択	0~7	—	位置コンペア出力の極性を出力端子毎にビットで設定します。 ・ 設定ビット *2) *3) bit0 : S01、OCMP1 bit1 : S02、OCMP2 bit2 : S03、OCMP3 ・ 各設定ビットの設定値 0 : パルス出力中に S01~3 は出力フォトカブラが ON に、 OCMP1~3 は L レベルにそれぞれなります。 1 : パルス出力中に S01~3 は出力フォトカブラが OFF に、 OCMP1~3 は H レベルにそれぞれなります。 基本的には 0 で使用してください。 ※V 枠では S03 は使用しないでください。
4	47	R	パルス出力選択	0~1	—	フィードバックスケール出力/位置コンペア出力端子から出力 する信号を選択します。 *3) 0 : フィードバックスケール出力信号 (0A、0B) 1 : 位置コンペア出力信号 (OCMP 1~3)
4	48	A	位置コンペア値 1	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 1 用の比較値を設定します。
4	49	A	位置コンペア値 2	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 2 用の比較値を設定します。
4	50	A	位置コンペア値 3	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 3 用の比較値を設定します。
4	51	A	位置コンペア値 4	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 4 用の比較値を設定します。
4	52	A	位置コンペア値 5	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 5 用の比較値を設定します。
4	53	A	位置コンペア値 6	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 6 用の比較値を設定します。
4	54	A	位置コンペア値 7	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 7 用の比較値を設定します。
4	55	A	位置コンペア値 8	-2147483648 ~2147483647	指令 単位	位置コンペア 8 用の比較値を設定します。
4	56	B	位置コンペア出力 遅延補償量	-32768~ 32767	0.1us	回路による位置コンペア出力の遅延を補償します。
4	57	R	位置コンペア出力 割付け設定	-2147483648 ~2147483647	—	位置コンペア 1~8 と対応する出力端子をビットで設定します。 1 つの出力端子に複数の位置コンペア値を設定することができます。 ・ 設定ビット bit0~3 : 位置コンペア 1 bit4~7 : 位置コンペア 2 bit8~11 : 位置コンペア 3 bit12~15 : 位置コンペア 4 bit16~19 : 位置コンペア 5 bit20~23 : 位置コンペア 6 bit24~27 : 位置コンペア 7 bit28~31 : 位置コンペア 8 ・ 位置コンペア 1~8 の設定値 *2) *3) 0000b : 出力無効 0001b : S01、OCMP1 に割り当て 0010b : S02、OCMP2 に割り当て 0011b : S03、OCMP3 に割り当て 上記以外 : メーカー使用 (設定しないでください) ※V 枠では S03 は使用しないでください。

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
6	97	B	機能拡張設定 3	-2147483648 ～2147483647	-	bit10 : 位置コンペア出力機能選択 0 : 有効 1:無効
7	23	B	RTEX 機能 拡張設定 2	-32768～ 32767	-	bit8: In_Progress/AC_OFF の RTEX ステータス選択 0 : In_Progress、1:AC_OFF ※bit15 の設定に連動しています。 bit15:In_Progress/AC_OFF/Pr7.112 設定値 RTEX ステータス選択拡張 0 : Pr7.23 bit8 の設定 (In_Progress/AC_OFF)に従う。 1 : Pr7.112 の設定に従う。
7	112	B	RTEX通信 ステータスフ ラグ選択	0～2	-	Pr7.23 bit15=1 の場合に RTEX レスポンスの ステータスフラグ(Byte2 bit1)で返す信号を選択します。 0:RET_Status(退避動作実行中状態)を返す。 1:メーカー使用 2:CMP_OUT_Status(位置コンペア出力機能有効状態)を返す。 0 : 無効、1 : 有効

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

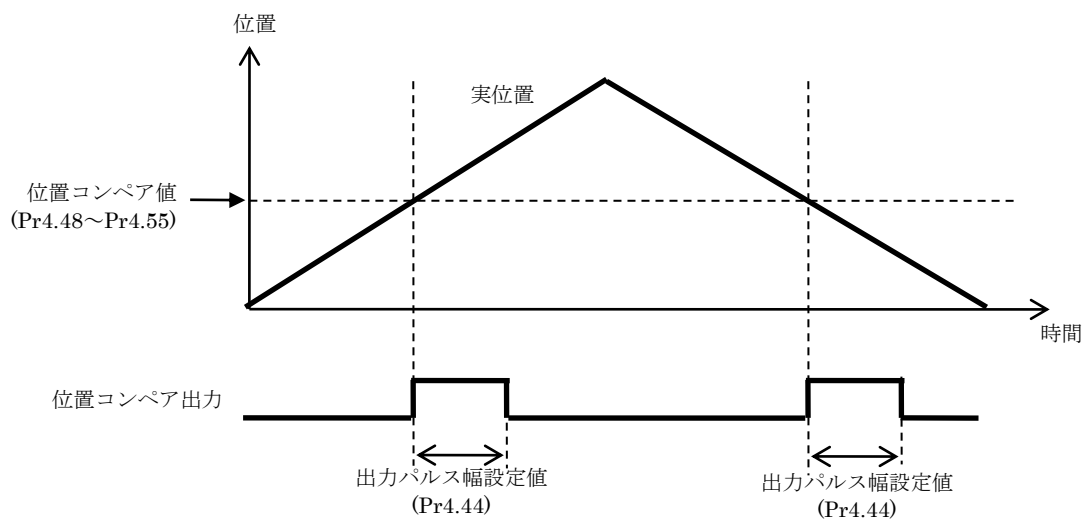
\*2) 汎用出力(S01～S03)を位置コンペア出力(CMP-OUT)として使用する場合は、Pr4.10～Pr4.12に位置コンペア出力(CMP-OUT)を全制御モードに対して割り付けてください。

※PANATERM、RTEX 通信から位置コンペア出力をモニタすることはできません。

\*3) フィードバックスケール出力信号を位置コンペア出力(OCMP1～3)として使用する場合は、Pr4.47 に 1 を設定してください。

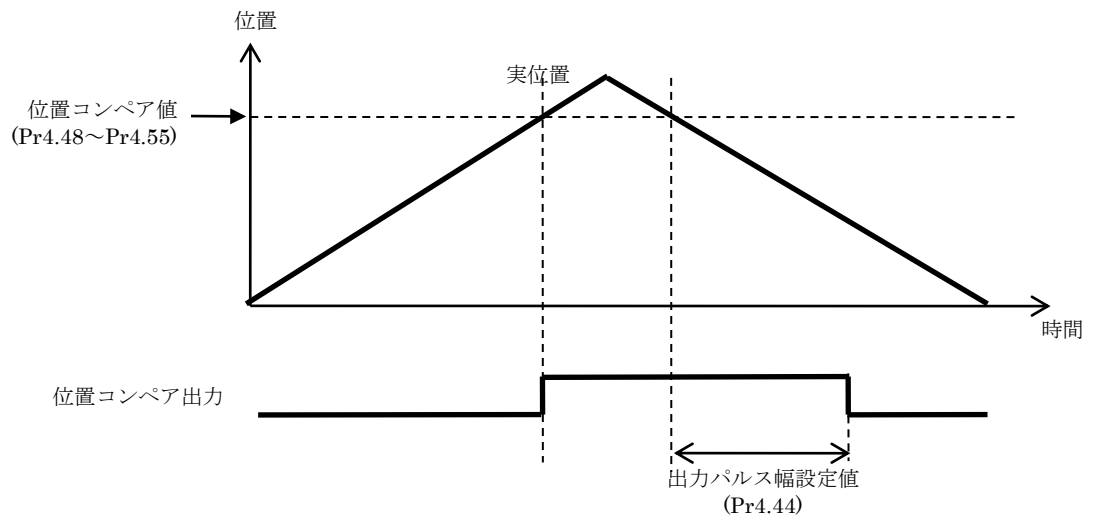
#### (5) 動作

- フィードバックスケールの実位置が位置コンペア値(Pr4.48～Pr4.55)を通過した時、位置コンペア出力パルス幅設定(Pr4.44)で設定した時間幅のパルスを出力します。(図 6-5-1)



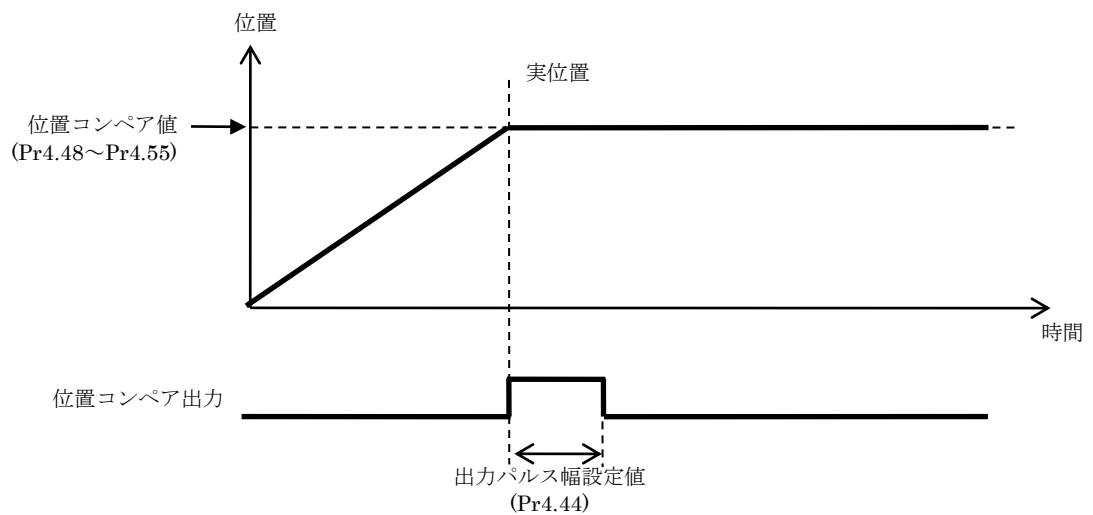
<図 6-5-1>

- フィードバックスケール位置の通過方向を問わず、位置コンペア値を通過して大小関係が変化した時にパルスが出力されます。
- 1 つの位置コンペア出力に複数の位置コンペア値を設定できます。
- 動作方向が反転したときや、複数の位置コンペア値を設定した時などで、パルス出力中にフィードバックスケール位置が位置コンペア値を通過した場合、最後に通過した時点から出力パルス幅設定値までの間、パルス出力の ON 状態が続きます。(図 6-5-2)



&lt;図 6-5-2&gt;

- ・位置コンペア値と同じ位置で停止した場合も通過時と同様に1回だけパルスが出力されます。(図 6-5-3)



&lt;図 6-5-3&gt;

- ・位置コンペア出力機能は、前回モータ速度を基準としてフィードバックスケールシリアル通信等の遅延時間による誤差を自動的に補正して出力します。また、位置コンペア出力遅延補償量(Pr4.56)の設定により、補正量を調節することも可能です。



## 6-6 劣化診断警告機能

モータおよび接続された機器の特性変化をチェックし、劣化診断警告を出力する機能です。

## (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	劣化診断警告機能が動作する条件
制御モード	・すべての制御モード
その他	・Pr6.97 (機能拡張設定 3) bit1(劣化診断警告機能)=1(有効)であること。

## (2) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	66	A	劣化診断 収束判定時間	0～10000	0.1s	劣化診断警告機能有効(Pr6.97 bit1=1)時、リアルタイムオートチューニング <sup>※</sup> の 負荷特性推定が収束したとみなすまでの時間を設定します。 設定値 0 の場合は Pr6.31(リアルタイムオートチューニング <sup>※</sup> 推定速度)に応じてア ンプ内部で自動的に設定します。 ※Pr6.31 (リアルタイムオートチューニング推定速度) = 0 の時 は、負荷特性推定値 (イナーシャ比・摩擦特性) に対する劣化診断警 告判定は無効となります。
5	67	A	劣化診断 イナーシャ比上限値	0～10000	%	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束 完了後の劣化診断判定で、イナーシャ比推定値の上限値・下限値 を設定します。
5	68	A	劣化診断 イナーシャ比下限値	0～10000	%	
5	69	A	劣化診断 偏荷重上限値	-1000～1000	0.1%	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束 完了後の劣化診断判定で、偏荷重推定値の上限値・下限値を設定 します。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。
5	70	A	劣化診断 偏荷重下限値	-1000～1000	0.1%	
5	71	A	劣化診断 動摩擦上限値	-1000～1000	0.1%	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束 完了後の劣化診断判定で、動摩擦推定値の上限値・下限値を設定 します。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。
5	72	A	劣化診断 動摩擦下限値	-1000～1000	0.1%	
5	73	A	劣化診断 粘性摩擦上限値	0～10000	0.1%/ (10000r/ min)	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束 完了後の劣化診断判定で、粘性摩擦係数推定値の上限値・下限値 を設定します。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。
5	74	A	劣化診断 粘性摩擦下限値	0～10000	0.1%/ (10000r/ min)	
5	75	A	劣化診断 速度設定	-20000～ 20000	r/min	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1) 時、モータ速度が Pr5.75± Pr4.35 (速度一致幅) の範囲内にあるとき、劣化診断速度出力 (V-DIAG) を出力します。 ※劣化診断速度出力は 10[r/min] のヒステリシスを持ちます。
5	76	A	劣化診断 トルク平均時間	0～10000	ms	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1) 時、診断速度出力 (V-DIAG) がオンのときのトルク指令平均値を計算する時間 (重み付け回 数) を設定します。 ※診断速度出力 (V-DIAG) がオンしてから、トルク指令平均値の 上限・下限判定を開始するまでの時間も、本パラメータの設定時 間となります。 ※設定値が 0 の場合はトルク指令平均値の計算は行いません。
5	77	A	劣化診断 トルク上限値	-1000～1000	0.1%	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ劣化診断速度出力 (V-DIAG) がオンのときの、トルク指令平均値の上限値・下限値 を設定します。
5	78	A	劣化診断 トルク下限値	-1000～1000	0.1%	
6	97	B	機能拡張設定 3	-2147483648 ～ 2147483647	-	bit1 で劣化診断警告機能の有効・無効を設定します。 0:無効 1:有効

\*1) パラメータ属性については、9-1項を参照してください。

## (3) 注意事項

- ・ 上限値を最大値とした場合には、上限判定が無効となります。
- ・ 下限値を最小値とした場合には、下限判定が無効となります。
- ・ 上限値 $\leq$ 下限値の場合、上限・下限判定ともに無効となります。
- ・ USB 通信遅延のため、USB 経由で取得したトルク指令平均値はアンプ内部の実際の値と異なることがあります。（実際の値が 0 でない場合でも 0 が表示されることがあります。）

## (4) 内容

- ・ Pr6. 97（機能拡張設定 3）の bit1 を 1 に設定することで、以下の 5 種類のデータに対しての劣化診断警告機能が使用できます。
  - － イナーシャ比 (4-1-1)
  - － 偏荷重 (4-1-2)
  - － 動摩擦 (4-1-3)
  - － 粘性摩擦係数 (4-1-4)
  - － トルク指令平均値 (4-2)
- ・ 劣化診断における各種情報は RTEX 通信のモニタコマンドにより確認することもできます。詳しくは技術資料の RTEX 通信仕様編 (4-2 項) を参照してください。

## (4-1) 負荷特性推定値 (イナーシャ比、偏荷重、動摩擦、粘性摩擦係数) に対する劣化診断警告

- ・ リアルタイムオートチューニングの負荷特性推定が有効（5-1-1 項、5-1-3 項を参照）の場合に、4 つの負荷特性推定値（イナーシャ比、偏荷重、動摩擦、粘性摩擦係数）に対する劣化診断警告判定が使用できます。
- ・ 負荷特性推定に必要な動作条件が、累計で Pr5. 66（劣化診断収束判定時間）以上継続し、負荷特性推定が収束した時点から、上記の劣化診断警告判定が有効となります。一度有効となったら、Pr6. 97 bit1 を 0（無効）とするか、リアルタイムオートチューニングの負荷特性推定を無効としない限り、劣化診断警告判定は有効のままとなります。
- ・ 下表のように、各負荷特性推定値のそれぞれに対して、上限値・下限値をパラメータで設定できます。負荷特性推定値が変化してこの上限値・下限値を超えた場合に、WngACh の劣化診断警告が発生します。

	(4-1-1)	(4-1-2)	(4-1-3)	(4-1-4)
	イナーシャ比	偏荷重	動摩擦	粘性摩擦
上限値	Pr5. 67	Pr5. 69	Pr5. 71	Pr5. 73
下限値	Pr5. 68	Pr5. 70	Pr5. 72	Pr5. 74

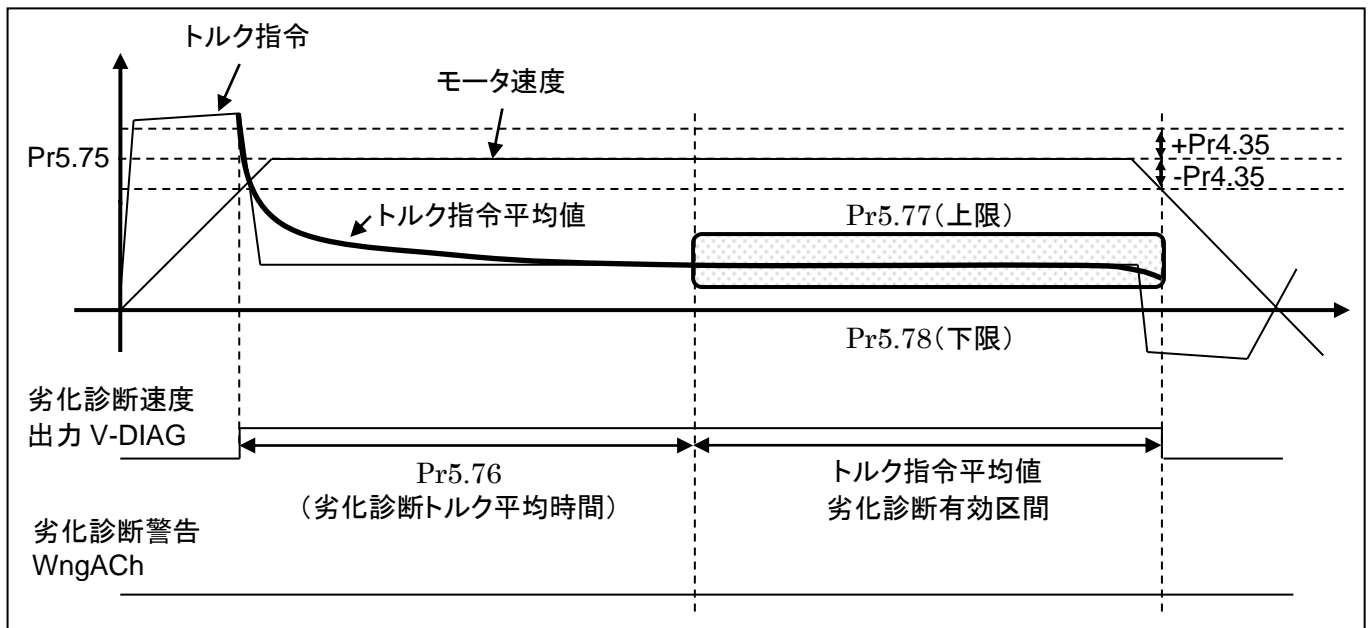
※摩擦トルク推定値（偏荷重、動摩擦、粘性摩擦係数）に対する上限値・下限値の設定分解能は 0. 2% 単位となります。

※リアルタイムオートチューニングの負荷特性推定が有効でも、最初から、あるいは負荷特性推定結果が確定する前に Pr6. 31 (リアルタイムオートチューニング推定速度) を 0 とし推定停止させた場合は、劣化診断警告判定が無効となります。

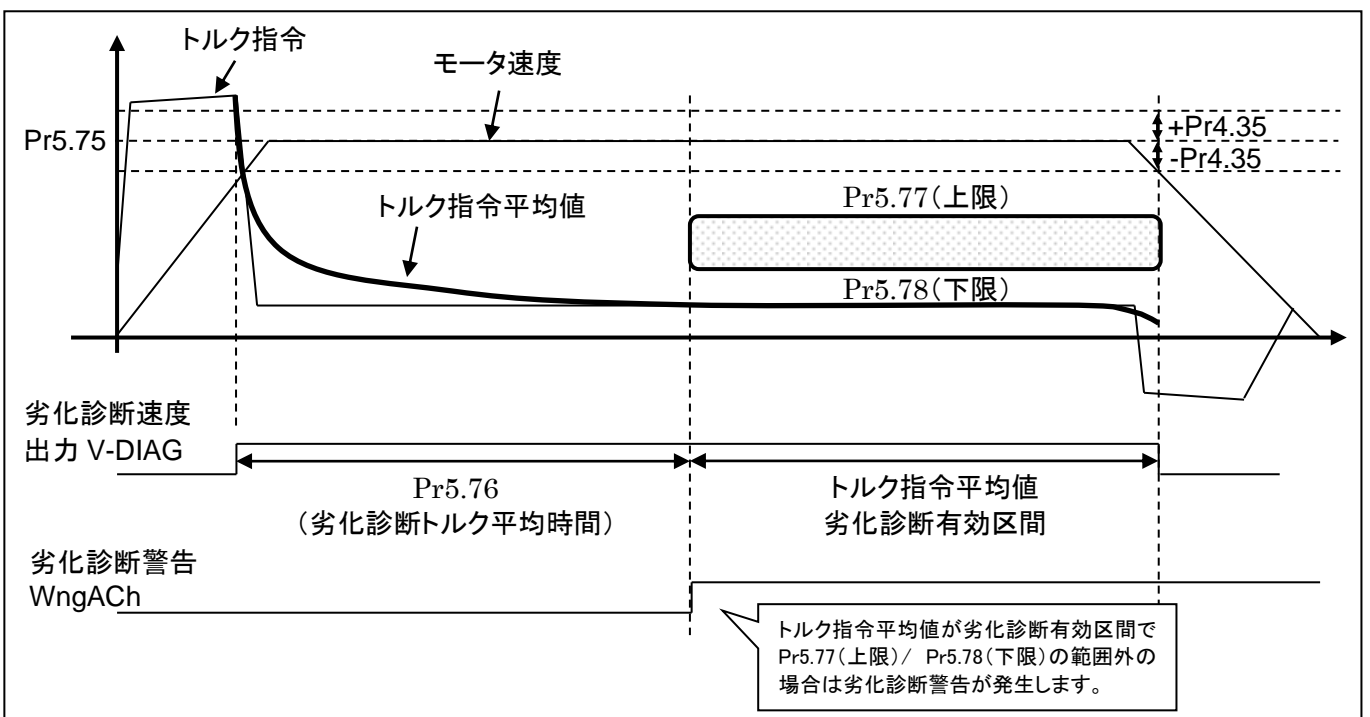
## (4-2) 一定速度時のトルク指令平均値に対する劣化診断警告

- ・モータ速度が Pr5.75 (劣化診断速度設定) の Pr4.35 (速度一致幅) 範囲内にある場合に、劣化診断速度出力 (V-DIAG) がオンします。
- ・劣化診断速度出力 (V-DIAG) がオンすると、Pr5.76 (劣化診断トルク平均時間) によるトルク指令平均値計算が始まり、Pr5.76 の設定時間が経過した時点から、トルク指令平均値による劣化診断判定が有効となります。これは劣化診断速度出力 (V-DIAG) が出力オンの間は続きますが、出力オフした時点で無効状態に戻ります。
- ・トルク指令平均値に対する上限値は Pr5.77、下限値は Pr5.78 のパラメータで設定できます。トルク指令平均値が変化してこの上限値・下限値を超えた場合に、WngACh の劣化診断警告が発生します。

## i) トルク指令平均値に対する劣化診断警告が発生しない場合の例



## ii) トルク指令平均値に対する劣化診断警告が発生する場合の例



## 6-7 退避動作機能

退避動作起動条件が成立した場合、パラメータで設定された速度、移動量で退避動作を行います。  
退避動作完了後はアラームが発生します。

### (1) 適用範囲

□ 本機能は、下記条件を満たさないと適用できません。

	退避動作機能が動作する条件
制御モード	<ul style="list-style-type: none"> <li>すべての制御モード</li> <li>注) 退避動作中に制御モードを切り替えないでください。</li> </ul>
その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>機能拡張版 2 以降のソフトウェアバージョンであること</li> <li>通信周期が 0.25ms 以上であること</li> <li>サーボオン状態であること。</li> <li>トルクリミット設定などの制御以外のパラメータが適切に設定されており、モータの正常回転に支障のない状態であること。</li> <li>試運転機能や周波数特性測定機能が動作していないこと。</li> </ul>

### (2) 注意事項

- 退避動作中であることは Pr7.23 (RTEX 機能拡張設定2) bit15=1、Pr7.112 bit0=0 と設定した上でステータスフラグ(レスポンス Byte2) bit1にて確認してください。  
0: 退避動作未起動/完了、1: 退避動作中
- 原点復帰動作中に退避動作を開始した場合の動作は保証致しません。
- 退避動作中に原点復帰動作を開始した場合の動作は保証致しません。
- 原点位置と RET 入力位置は重ならないようにしてください。
- 退避動作中は上位から指定された制御モードを無視して、強制的に位置制御となります。  
そのため、退避動作中は各種フィルタの適用、入出力信号の割り付けなどが、位置制御時のものとなりますので、ご注意ください。
- 制御モードを変更する場合は、退避動作が完了した後に値を変更してください。  
退避動作中に制御モードの変更指令があった場合は、コマンドエラー(002Eh)を返信します。
- Pr8.17 (退避動作相対移動量) は符号付きデータになりますので退避動作の方向にはご注意ください。  
安全のために初期設定では Pr8.17 を小さな値に設定した状態で退避動作の動作方向をご確認ください。
- 主電源オフをトリガとする場合は Pr5.09 (主電源オフ検出時間) を 2000 以外の値に設定ください。  
Pr5.09 が 2000 の場合は主電源オフの検出自体が無効のため、退避動作は実行されません。
- 主電源オフをトリガとする退避動作実行時、Err13.1「主電源不足電圧保護 (AC 遮断検出)」は発生しません。  
ただし、コンデンサの残留電圧で退避動作を行いますので、場合によっては退避動作完了前に Err13.0「主電源不足電圧保護 (PN 間電圧不足)」が発生する可能性があります。
- インクリモードで、退避動作完了 (Err85.0、Err85.1 \*1)、Err85.2、Err87.1、Err87.2 \*1)、Err87.3 の発生)後は、原点復帰未完了状態 (Homing\_Complete =0) となります。  
アラームクリア後に再度、原点復帰を実施してください。
- 退避動作中に受付可能な RTEX 通信コマンドについては技術資料の RTEX 通信仕様編(4-2項)を参照してください。
- 通信タイムアウトによる退避動作実行時、退避動作実行後 (Err85.1/Err87.2発生以降)まで RTEXの通信再確立状態にはなりません。\*1)

\*1)機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (3) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能																																																						
5	08	B	主電源オフ時 LVトリップ選択	0～3	—	主電源アラーム時に LV トリップするか、サーボオフするかを選択します。 また、主電源遮断状態が Pr7. 14 で設定された時間以上継続した場合の主電源オフ警告検出の条件を設定します。 bit0 0：Pr5. 07 の設定に従いサーボオフし、その後主電源再投入でサーボオンに復帰 1：Err13. 1「主電源不足電圧保護」検出 *4) bit1 0：主電源オフ警告はサーボオン状態のみ検出 1：主電源オフ警告は常時検出																																																						
5	09	C	主電源オフ検出時間	20～2000 *2)	ms	主電源アラーム検出時間を設定します。 設定値 2000 の場合は主電源オフ検出は無効となります。																																																						
6	85	C	退避動作条件設定	-32768～ 32767	—	退避動作起動、および停止判定条件を選択します。 bit0 - 3：退避動作起動条件(I/O) 0：I/O入力による退避動作無効 1：RET入力 2：RET/HOME入力 3：主電源オフ検出 *5) 4～15：設定異常のため、Err85. 2またはErr87. 3が発生 *6) bit4 - 7：退避動作起動条件(通信) *8) 0：Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護)もしくは Err84. 5(RTEX通信周期異常保護)による 退避動作無効(従来のErr84. 0動作) 1：Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護)発生条件にて 退避動作実行 2：Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護)もしくは Err84. 5(RTEX通信周期異常保護)発生条件で退避動作実行 3～15：設定異常のため、Err85. 2またはErr87. 3が発生 *6) <table><tr><th colspan="3">2進数</th><th>10進数</th><th colspan="2">退避動作機能条件(通信)</th></tr><tr><th>bit7-6</th><th>Bit5</th><th>Bit4</th><th></th><th>Err84. 5</th><th>Err84. 0</th></tr><tr><td>00</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>無効</td><td>無効</td></tr><tr><td>00</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>無効</td><td>有効</td></tr><tr><td>00</td><td>1</td><td>0</td><td>2</td><td>有効</td><td>有効</td></tr><tr><td>00以外</td><td>—</td><td>—</td><td>3～15</td><td>無効</td><td>無効</td></tr></table> bit8 - 9：退避動作停止判定条件 <table><tr><th>bit9</th><th>bit8</th><th>位置指令 払い出し完了</th><th>位置決め完了 (In_Position) *7)</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>フィルタ前判定</td><td rowspan="2">判定無効</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>フィルタ後判定</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>フィルタ前判定</td><td rowspan="2">判定有効</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>フィルタ後判定</td></tr></table> bit10-15:0以外の場合は設定異常。Err85. 2又はErr87. 3発生 *6)	2進数			10進数	退避動作機能条件(通信)		bit7-6	Bit5	Bit4		Err84. 5	Err84. 0	00	0	0	0	無効	無効	00	0	1	1	無効	有効	00	1	0	2	有効	有効	00以外	—	—	3～15	無効	無効	bit9	bit8	位置指令 払い出し完了	位置決め完了 (In_Position) *7)	0	0	フィルタ前判定	判定無効	0	1	フィルタ後判定	1	0	フィルタ前判定	判定有効	1	1	フィルタ後判定
2進数			10進数	退避動作機能条件(通信)																																																								
bit7-6	Bit5	Bit4		Err84. 5	Err84. 0																																																							
00	0	0	0	無効	無効																																																							
00	0	1	1	無効	有効																																																							
00	1	0	2	有効	有効																																																							
00以外	—	—	3～15	無効	無効																																																							
bit9	bit8	位置指令 払い出し完了	位置決め完了 (In_Position) *7)																																																									
0	0	フィルタ前判定	判定無効																																																									
0	1	フィルタ後判定																																																										
1	0	フィルタ前判定	判定有効																																																									
1	1	フィルタ後判定																																																										
6	86	C	退避動作 アラーム設定	-32768～ 32767	—	退避動作アラームのクリア属性を設定します。 bit0: Err85. 0/Err87. 1 (退避動作完了 (I/O)) 0：クリア不可、1：クリア可 bit1: Err85. 1/Err87. 2 (退避動作完了 (通信)) *8) 0：クリア不可、1：クリア可 bit2: Err85. 2/Err87. 3 (退避動作異常) 0：クリア不可、1：クリア可 bit3 - 14: 未使用 0 固定にしてください bit15: 退避動作関連アラーム切り替え 0：Err85. 0～85. 2 発生 (A5N 互換仕様) 1：Err87. 1～87. 3 発生 (A6B 互換仕様)																																																						
7	23	B	RTEX 機能 拡張設定 2	-32768～ 32767	—	bit8: In_Progress/AC_OFF の RTEX ステータス選択 0：In_Progress、1:AC_OFF ※bit15 の設定に連動しています。 bit15: In_Progress/AC_OFF/Pr7. 112 設定値 RTEX ステータス選択拡張 0：Pr7. 23 bit8 の設定 (In_Progress/AC_OFF)に従う。 1：Pr7. 112 の設定に従う。																																																						
7	25	C	RTEX 速度単位設定	0～1	—	RTEX 通信で使用する速度データの単位を設定します。 指令速度などのコマンドデータと実速度などの レスポンスデータの単位をともに設定します。 0：r/min 1：指令単位/s																																																						

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
7	112	B	RTEX通信ステータス フラグ選択	0～2	-	Pr7.23 bit15=1 の場合に RTEX レスポンスの ステータスフラグ(Byte2 bit1)で返す信号を選択します。 0:RET_Status(退避動作実行中状態)を返す。 1:メーカー使用 2: CMP_OUT_Status(位置コンペア出力機能有効状態) を返す。 0:無効、1:有効
8	01	B	プロファイル 直線加速定数	1～429496	10000 指令単位 /s <sup>2</sup>	プロファイル位置制御(PP)時、および退避動作時の 加速度を設定します。 動作起動前に必ず設定してください。
8	04	B	プロファイル 直線減速定数	1～429496	10000 指令単位 /s <sup>2</sup>	プロファイル位置制御(PP)時、および退避動作時の 減速度を設定します。 動作起動前に必ず設定してください。
8	17	B	退避動作 相対移動量 *3)	-2147483648 ～ 2147483647	指令 単位	退避動作時の移動量をフィルタ前指令位置基準で 設定します。 電子ギア後の移動量が0の場合、退避動作せずErr85.0/ Err85.1 *8)またはErr87.1/Err87.2 *8)が発生します。 動作起動前に必ず設定してください。 ※符号付きデータになりますので退避動作の方向には ご注意ください。
8	18	B	退避動作速度	0～ 2147483647	指令 単位/s または r/min	退避動作時の速度を設定します。 単位は Pr7.25(RTEX 速度単位設定)で設定します。 最大値は内部処理にてモータ最高速度にて制限します。 ※r/min 単位での設定時は内部演算時に指令単位/s へ 換算し、換算後の値は下記範囲で制限します。 00000001h～7FFFFFFh (1～2147483647) 動作起動前に必ず設定してください。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

\*2) 本設定値を出荷値よりも小さい値でご使用になる場合は、お客様の電源環境でのマッチング確認をお願いします。

\*3) フィルタ前指令位置基準の相対移動量となります。

\*4) 主電源オフをトリガとした退避動作実行時、Err13.1「主電源不足電圧保護 (AC遮断検出)」は発生しません。

\*5) 主電源オフをトリガとする場合はPr5.09「主電源オフ検出時間」を2000以外の値に設定ください。

Pr5.09が2000の場合は主電源オフの検出自体が無効になります。

V枠では本設定値は使用しないでください。

\*6) Pr6.86「退避動作アラーム設定」 bit15で発生するアラームが切り替わります。

例) bit15=0の場合はErr85.0、Err85.1 \*8)、Err85.2が発生 (A5N互換仕様) し、  
bit15=1の場合はErr87.1、Err87.2 \*8)、Err87.3が発生 (A6B互換仕様) します。

\*7) RTEX通信モニタ(ステータスフラグ)In\_Positionを使用

例) bit8=0, bit9=0に設定の場合、位置指令払い出し完了判定をフィルタ前の値で行いかつ、  
位置決め判定無効で退避動作停止の条件とします。

\*8) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (4) 関連するアラーム

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
33	0	入力重複割付異常1保護	入力信号 (SI1, SI2, SI3, SI4) の機能割り付けで重複設定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
33	1	入力重複割付異常2保護	入力信号 (SI5, SI6, SI7, SI8) の機能割り付けで重複設定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
84	0	RTEX 通信タイムアウト異常保護 *3)	通信データを受信せずRTEX通信ICより受信割り込み処理起動信号が出力されない状態がPr7.97「RTEX通信タイムアウト異常保護検出回数」で設定した回数継続した。 ただし、Pr6.85「退避動作条件設定」bit7-4 = 1の場合は、Err84.0は発生せず退避動作完了後Err85.1またはErr87.2が発生します。	・通信ケーブルが断線していないか確認してください。 ・前段のノードが送信できない状態(電源オフ、リセットしたなど)にないか確認してください。 ・上位装置からのRTEX 通信データを送信する周期に異常がないか確認してください。 ・Pr7.20(RTEX 通信周期設定)で設定した通信周期が上位装置からの送信周期と一致しているか確認してください。 ・上記以外にErr83.0と同様の処置を実施してください。
84	5	RTEX 通信周期異常保護 *3)	RTEX通信ICより受信割り込み処理起動信号が出力されたが、出力周期に異常があり通信とサーボの同期が外れた。	・上位装置からの RTEX 通信データを送信する周期に異常がないか確認してください。 ・Pr7.20「RTEX 通信周期設定」、Pr7.91「RTEX 通信周期拡張設定」で設定した通信周期が上位装置からの送信周期と一致しているか確認してください。 ・上記以外にErr83.0と同様の処置を実施してください。
85	0	退避動作完了 (I/O) *1) *2)	I/Oによる退避動作が正常に完了した場合に発生します。	・安全上の措置であり意図した退避動作であれば問題ありません。
85	1	退避動作完了 (通信) *1) *3)	通信による退避動作が正常に完了した場合に発生します。	・退避動作を実行したことを通知するための異常です。 ・アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。
85	2	退避動作異常 *1) *2)	退避動作実施不可または中断時 ・Pr6.85「退避動作条件設定」設定が異常な場合 ・退避動作有効かつ通信周期設定が0.25ms未満の場合 ・退避動作中に退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した場合 ・退避動作中、主電源OFF (Pr6.85 bit0-3が3以外)/サーボオフ/アラーム発生/ST0入力になった場合 ・退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した状態で退避動作実行条件を満たした場合 ・上位からの通信指令以外で動作中(試運転機能、周波数測定機能)に退避動作実行条件を満たした場合 ・サーボオフ状態などにより、退避動作を開始できなかった場合	・パラメータ設定に問題がないか確認してください。 ・動作環境に問題がないか確認してください。 ・アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。
87	1	退避動作完了 (I/O) *1) *2)	I/Oによる退避動作が正常に完了した場合に発生します。	・安全上の措置であり意図した退避動作であれば問題ありません。
87	2	退避動作完了 (通信) *1) *3)	通信による退避動作が正常に完了した場合に発生します。	・退避動作を実行したことを通知するための異常です。 ・アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
87	3	退避動作異常 *1) *2)	退避動作実施不可または中断時 ・Pr6.85「退避動作条件設定」設定が異常な場合 ・退避動作有効かつ通信周期設定が0.25ms未満の場合 ・退避動作中に退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した場合 ・退避動作中、主電源OFF (Pr6.85 bit0-3が3以外)/サーボオフ/アラーム発生/ST0入力になった場合 ・退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した状態で退避動作実行条件を満たした場合 ・上位からの通信指令以外で動作中(試運転機能、周波数測定機能)に退避動作実行条件を満たした場合 ・サーボオフ状態などにより、退避動作を開始できなかった場合	・パラメータ設定に問題がないか確認してください。 ・動作環境に問題がないか確認してください。 ・アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。

\*1) Pr6.86 bit15 (退避動作関連アラーム切り替え) により退避動作時の発生アラームは切り替わります。

例) bit15=0の場合はErr85.0、Err85.1 \*3)、Err85.2が発生(A5N互換仕様)し、  
 bit15=1の場合はErr87.1、Err87.2 \*3)、Err87.3が発生(A6B互換仕様)します。

\*2) 機能拡張版1以前のソフトウェアでは非対応となります。

\*3) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。



## (5) 退避動作詳細

## (5-1) 退避動作起動条件

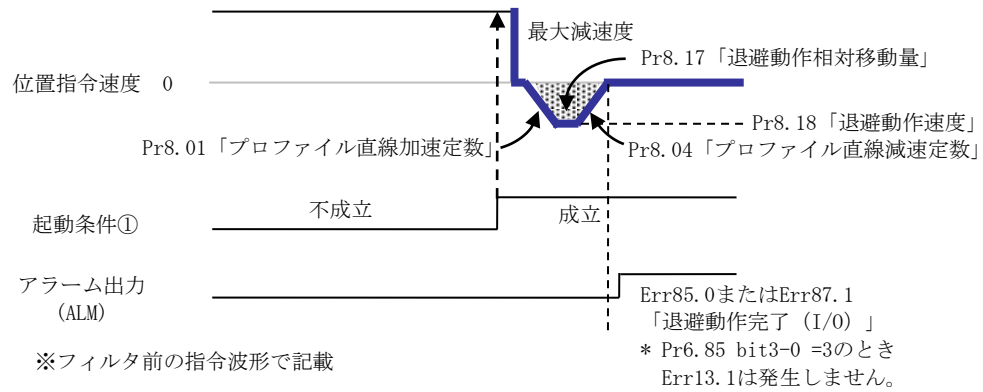
条件①、②が成立した場合、退避動作を起動します。

## 条件①

Pr6.85 bit3-0 = 1 退避動作入力 (RET) がオンした場合

Pr6.85 bit3-0 = 2 退避動作入力 (RET)、原点近傍入力 (HOME) が両方ともにオンした場合

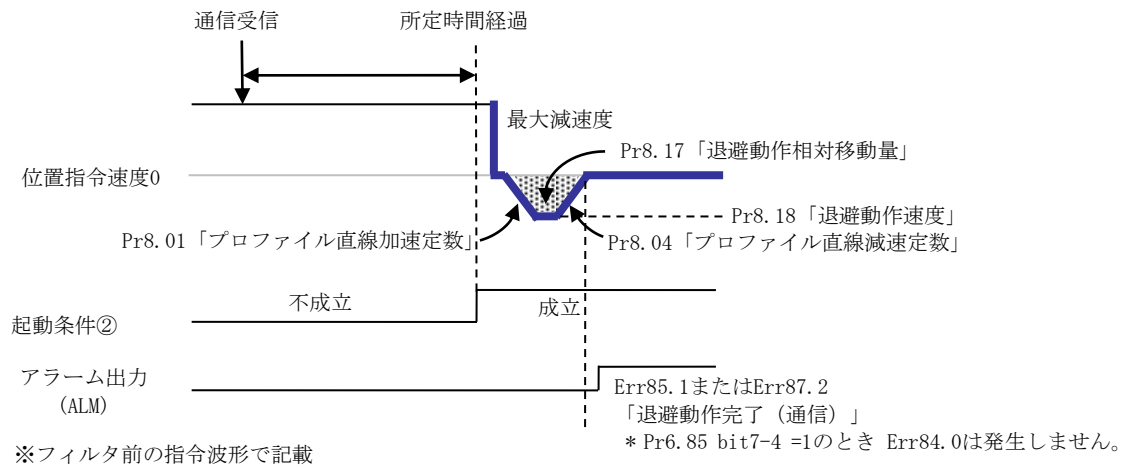
Pr6.85 bit3-0 = 3 主電源オフを検出した場合



## 条件② \*1)

Pr6.85 bit7-4 = 1かつ RTEX 通信タイムアウト異常を検知した場合

Pr6.85 bit7-4 = 2かつ RTEX 通信タイムアウト異常か RTEX 通信周期異常のどちらかを検知した場合



\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-2) 退避動作完了時の外部ブレーキ制御に関して

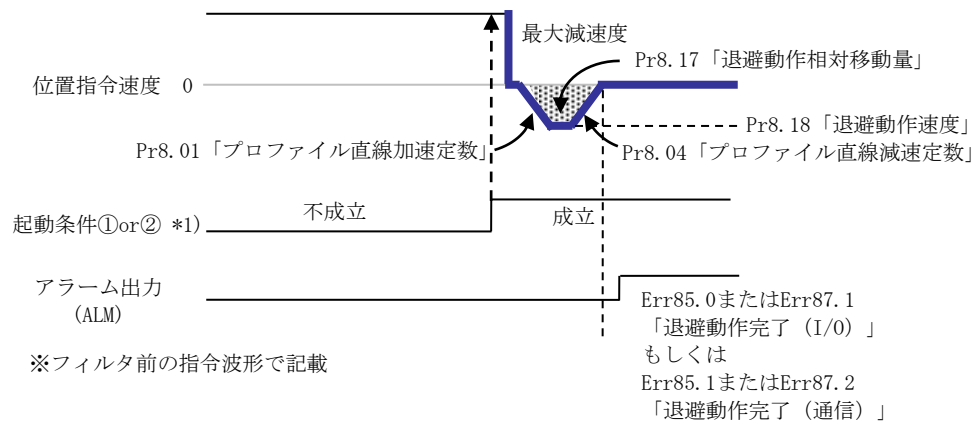
退避動作完了時に Err85.0/Err87.1または Err85.1/ Err87.2 \*1)が発生した場合に、ブレーキ解除出力 (BRK-OFF) から実際に外部ブレーキが動作するまでの時間、モータ通電を維持することなどにより、ロボットアーム等の落下を防止することができます。

詳細は、「6-3-6 アラーム発生時の落下防止機能について」を参照して下さい。

\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-3) モータ動作中の退避動作起動

駆動中に退避動作起動条件① or ② \*1) が成立すると最大減速度で停止し退避動作を行います。



\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-4) モータ減速中の退避動作起動

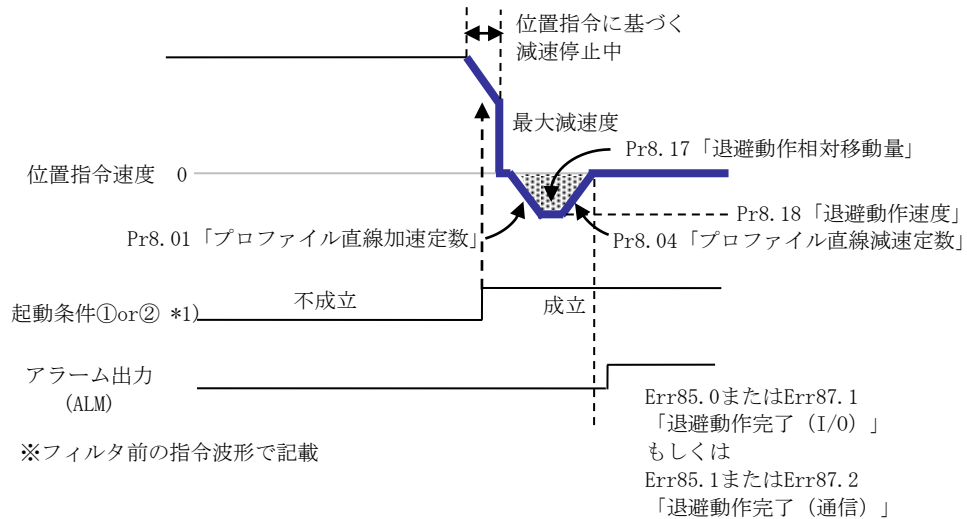
位置指令に基づく減速停止中に退避動作起動条件① or ② \*1)が成立すると、最大減速度で停止し退避動作を行います。

駆動禁止入力による即時停止動作の減速停止中に退避動作起動条件① or ②\*1)が成立すると、即時停止後に退避動作を行います。

サーボオフ、主電源オフ(Pr6.85 bit3-0=3 主電源オフが退避動作起動条件である場合を除く)、アラーム発生による減速停止中、駆動禁止入力によるDB、フリーラン中に

退避動作起動条件① or ② \*1)が成立しても退避動作は行わず、位置指令は停止し

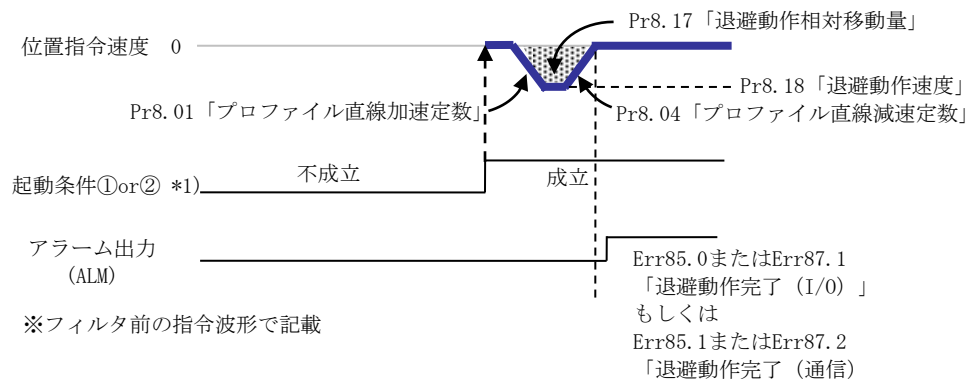
アラーム時減速シーケンスに従い減速開始し、Err85.2またはErr87.3が発生します。



\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-5) モータ停止状態からの退避動作

停止中に退避動作起動条件① or ② \*1)が成立すると退避動作を行います。



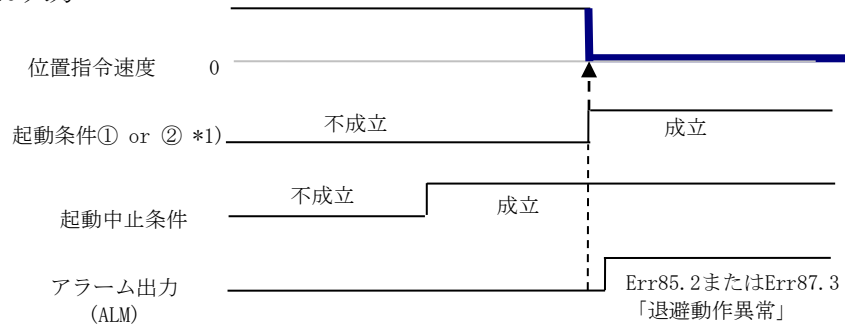
\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-6) モータ動作中の退避動作起動中止条件

下記のいずれかの起動中止条件が成立した場合は、退避動作起動条件① or ② \*1) が成立しても退避動作は行わず、位置指令は停止しアラーム時減速シーケンスに従い減速開始し、Err85.2またはErr87.3が発生します。

## 【起動中止条件】

- ・退避動作方向の駆動禁止入力 (POT、NOT) が ON
- ・退避動作停止入力 (STOP) が ON
- ・RTEX 通信未確立時(試運転モードなど)
- ・サーボオフ
- ・アラーム発生
- ・主電源オフ (※ Pr6.85 bit3-0 = 3以外の場合)
- ・STO 入力



※フィルタ前の指令波形で記載

\*1) 機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。

## (5-7) 退避動作の実行中断条件

退避動作中に下記のいずれかの実行中断条件が成立した場合、退避動作が実行中断となり、位置指令は停止し実行中断条件に依存しアラーム動作シーケンスに従い減速開始し、Err85.2またはErr87.3が発生します。

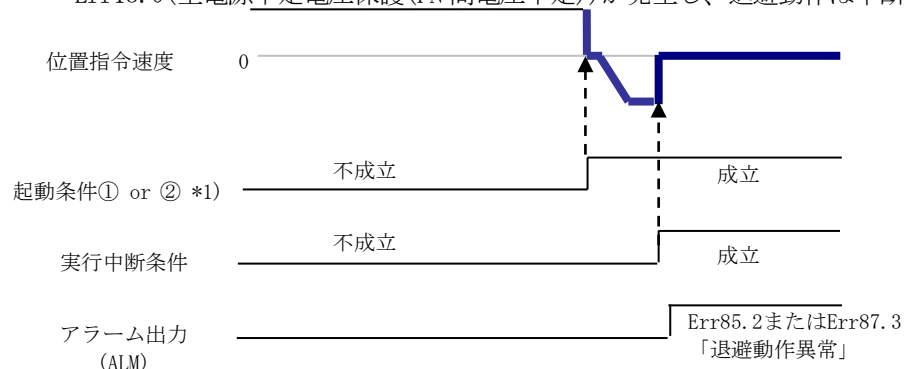
※退避動作中に退避動作起動条件が不成立となった場合、現状動作を続行します。

## 【実行中断条件】

- ・退避動作方向の駆動禁止入力 (POT、NOT) が ON
- ・退避動作停止入力 (STOP) が ON
- ・退避動作実行条件が①の場合、上位からサーボオフ指令が来た。
- ・アラーム発生
- ・STO 入力
- ・主電源オフ (※ Pr6.85 bit3-0 = 3以外の場合)

※ Pr6.85 bit3-0 = 3以外の場合主電源オフによる退避動作中断を防止するため、Pr5.09(主電源オフ検出時間)=2000(無効)への設定を推奨します。

ただし、主電源コンバータ部のPN間電圧が低下し規定値以下となった場合は、Err13.0(主電源不足電圧保護(PN間電圧不足))が発生し、退避動作は中断します。



※フィルタ前の指令波形で記載

## 7. 保護機能／警告機能

## 7-1 保護機能一覧

本サーボアンプは各種保護機能を内蔵しています。これらの保護機能が働くとサーボアンプはアラーム出力信号（ALM）をオフにして、前面のパネル部の7セグメントLEDにエラー番号を表示します。（ただしV枠は7セグメントLEDは非搭載）

エラー番号		アラーム名	属 性		
メイン	サブ		履歴	クリア可	即時停止*5
1 1	0	制御電源不足電圧保護		○	
1 2	0	過電圧保護	○	○	
1 3	0	主電源不足電圧保護（PN間電圧不足）		○	○
	1	主電源不足電圧保護（AC遮断検出）		○	○
1 4	0	過電流保護	○		
	1	I PM異常保護	○		
1 5	0	オーバーヒート保護	○		○
1 6	0	オーバーロード保護	○	○*1	
	1	トルク飽和異常保護	○	○	
1 8	0	回生過負荷保護	○		○
	1	回生 Tr 異常保護	○		
2 4	0	位置偏差過大保護	○	○	○
	1	速度偏差過大保護	○	○	○
2 6	0	過速度保護	○	○	○
	1	第2過速度保護	○	○	
2 7	4	指令異常保護	○		○
	5	指令生成異常保護	○		○
	6	動作指令競合保護	○	○	
	7	位置情報初期化異常保護	○		
2 8	0	パルス再生限界保護	○	○	○
2 9	1	カウンタオーバーフロー保護 1	○		
	2	カウンタオーバーフロー保護 2	○		
3 1	0	セーフティ機能異常保護 1	○		
	2	セーフティ機能異常保護 2	○		
3 3	0	入力重複割付異常 1 保護	○		
	1	入力重複割付異常 2 保護	○		
	2	入力機能番号異常 1 保護	○		
	3	入力機能番号異常 2 保護	○		
	4	出力機能番号異常 1 保護	○		
	5	出力機能番号異常 2 保護	○		
	8	ラッチ入力割付異常保護	○		
3 4	0	モータ可動範囲設定異常保護	○	○	
3 6	0～1	EEPROM パラメータ異常保護			
3 7	0～2	EEPROM チェックコード異常保護			
3 8	0	駆動禁止入力保護 1		○	
	1	駆動禁止入力保護 2		○	
	2	駆動禁止入力保護 3	○		
5 0	0	フィードバックスケール結線異常保護	○		
	1	フィードバックスケール通信異常保護	○		
	2	フィードバックスケール通信データ異常保護	○		
5 1	0	フィードバックスケールST異常保護 0	○		
	1	フィードバックスケールST異常保護 1	○		
	2	フィードバックスケールST異常保護 2	○		
	3	フィードバックスケールST異常保護 3	○		
	4	フィードバックスケールST異常保護 4	○		
	5	フィードバックスケールST異常保護 5	○		

(続く)

エラー番号		アラーム名	属 性		
メイン	サブ		履歴	クリア可	即時停止 *5
5 5	0	A相結線異常保護	○		
	1	B相結線異常保護	○		
	2	Z相結線異常保護	○		
	3	CS 信号論理異常保護	○		
	4	AB 相欠相異常保護	○		
6 0	0	モータ設定異常保護			
	1	モータ組合せ異常 1 保護			
	2	モータ組合せ異常 2 保護			
	3	リニアモータ自動設定異常保護	○	○	
6 1	0	磁極位置推定異常 1 保護	○	○	
	1	磁極位置推定異常 2 保護	○	○	
	2	磁極位置推定異常 3 保護			
7 0	0	U相電流検出器異常保護	○		
	1	W相電流検出器異常保護	○		
7 2	0	サーマル異常保護	○		
8 0	3	PLL 未完了異常保護	○	○	
8 2	0	RTEX ノードアドレス設定異常保護	○		
8 3	0	RTEX 連続通信異常保護 1	○	○	○
	1	RTEX 連続通信異常保護 2	○	○	○
8 4	0	RTEX 通信タイムアウト異常保護	○	○	○
	3	RTEX 通信同期異常保護	○		
	5	RTEX 通信周期異常保護	○	○	○
8 5	0	退避動作完了 (I/O) *6	○	*7	○
	1	退避動作完了 (通信) *6	○	*7	○
	2	退避動作異常 *6	○	*7	○
8 6	0	RTEX サイクリックデータ異常保護 1	○	○	○
	1	RTEX サイクリックデータ異常保護 2	○	○	○
	2	RTEX UpdateCounter 異常保護	○		○
8 7	0	強制アラーム入力保護		○	○
	1	退避動作完了 (I/O) *6	○	*7	○
	2	退避動作完了 (通信) *6	○	*7	○
	3	退避動作異常 *6	○	*7	○
9 0	2	RTEX 多軸間同期確立異常保護	○		
9 1	1	RTEX コマンド異常保護	○	○	
9 2	1	フィードバックスケールデータ復元異常保護	○		
9 3	0	パラメータ設定異常保護 1	○		
	3	フィードバックスケール接続異常保護	○		
	5	パラメータ設定異常保護 4	○		
9 4	2	原点復帰異常保護	○	○	
	3	原点復帰異常保護 2	○	○	

(続く)

エラー番号		アラーム名	属 性		
メイン	サブ		履歴	クリア可	即時停止 *5
9 6	2	制御ユニット異常保護 1	○		
	3	制御ユニット異常保護 2	○		
	4	制御ユニット異常保護 3	○		
	5	制御ユニット異常保護 4	○		
	6	制御ユニット異常保護 5	○		
	7	制御ユニット異常保護 6	○		
9 8	1	RTEX ハードウェア異常保護 1	○		
	2	RTEX ハードウェア異常保護 2	○		
	3	RTEX ハードウェア異常保護 3	○		
	5	ハードウェア自己診断異常保護 1			
その他の番号		その他の異常保護	-	-	-

- \*1: Err16.0「オーバーロード保護」が動作した場合は、発生してから約 10 秒後にクリア可能となります。  
アラームクリアコマンドとしては受け付け、クリア可能な状態となってからクリア処理に入ります。
- \*2: クリア不可のアラームが発生した場合は異常原因を取り除いた後に制御電源を再投入するか、RTEX のソフトリセットコマンドを用いるとクリアできます。
- \*3: クリア可のアラームが発生した場合は、RTEX 通信または USB 通信(セットアップ支援ソフト)からアラームクリアすることができます。アラームクリアは安全を確保した上で、必ず停止中に実行してください。
- \*4: サーボアンプ内部の制御回路が過大なノイズ等の要因で誤動作した場合には、



の表示になることがあります。このような場合には、すぐに電源を遮断してください。

- \*5: 即時停止とは、Pr5.10「アラーム時シーケンス」で 4～7 に設定した場合に、即時停止となるアラームを示します。詳細は、6-3-4 項を参照ください。
- \*6: Pr6.86 bit15(退避動作関連アラーム切り替え)により退避動作時の発生アラームは切り替わります。  
例) bit15=0の場合はErr85.0、Err85.1、Err85.2が発生(A5N互換仕様)し、  
bit15=1の場合はErr87.1、Err87.2、Err87.3が発生(A6B互換仕様)します。
- \*7: Pr6.86 bit0～2 の設定により、アラームクリア可否が切り替わります。  
bit0: Err85.0/Err87.1(退避動作完了 (I/O) )のアラームクリア属性  
bit1: Err85.1/Err87.2(退避動作完了 (通信) )のアラームクリア属性  
bit2: Err85.2/Err87.3(退避動作異常)のアラームクリア属性  
いずれも 0:アラームクリア不可、1:アラームクリア可

## 7-2 保護機能詳細

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
11	0	制御電源 不足電圧保護	制御電源コンバータ部の PN 間電圧が低下し、規定値以下となった。 ① 電源電圧が低い。瞬時停電の発生 ② 電源容量不足…主電源オン時の突入電流により、電源電圧が低下した。 ③ サーボアンプ故障（回路が故障）	コネクタおよび端子台の L1C-L2C 線間電圧を測定 ① 電源電圧の容量アップ。電源を変える。 ② 電源容量をアップする。 ③ 新品のサーボアンプと置き換える。 ※V 枠の場合は P2-N2 線間電圧を測定
12	0	過電圧保護	電源電圧が許容入力電圧範囲を超えた→コンバータ部の PN 間電圧が規定値以上となった。電源電圧が高い。進相コンデンサや、UPS（無停電電源装置）による電圧の跳ね上がり。 ① 回生抵抗の断線  ② 外付け回生抵抗が不適切で回生エネルギーが吸収できない。 ③ サーボアンプ故障（回路が故障）	コネクタ (L1, L2, L3) の線間電圧を測定。正しい電圧を入力する。進相コンデンサは取り除く。 ① サーボアンプの端子 P-B 間に外付けした抵抗の抵抗値をテストで測定し、 $\infty$ であれば断線。外付け抵抗を交換する。 ② 指定された回生抵抗値、W 数に変更する。 ③ 新品のサーボアンプと置き換える。 ※V 枠の場合は P1-N1 線間電圧を測定
13	0	主電源 不足電圧保護 (PN)	Pr5.08「主電源オフ時 LV トリップ選択」bit0=1 の場合に、L1-L3 間が Pr5.09「主電源オフ検出時間」で設定された時間以上、瞬停したあるいはサーボオン中に主電源コンバータ部の PN 間電圧が低下し、規定値以下となった。 * 主電源オフをトリガとする退避動作実行時、Err13.1 は発生しません。	コネクタ (L1, L2, L3) の線間電圧を測定
	1	主電源 不足電圧保護 (AC)	① 電源電圧が低い。瞬時停電の発生  ② 瞬時停電の発生 ③ 電源容量不足…主電源オン時の突入電流により、電源電圧が低下した。 ④ 欠相…三相入力仕様のサーボアンプが単相電源で運転された。 ⑤ サーボアンプ故障（回路が故障）	① 電源電圧の容量アップ。電源を変える。主電源の電磁接触器が落ちた原因を取り除いて、再度電源を投入する。 ② Pr5.09「主電源オフ検出時間」の設定を確認する。電源の各相を正しく設定する。 ③ 電源容量をアップする。電源容量は標準仕様書の「サーボアンプと適用する周辺機器一覧」を参照。 ④ 電源の各相 (L1, L2, L3) を正しく接続する。単相 100V 及び単相 200V は L1, L3 をご使用ください。 ⑤ 新品のサーボアンプと置き換える。 ※V 枠の場合は P1-N1 線間電圧を測定
14	0	過電流保護	コンバータ部に流れる電流が規定値を超えた。 ① サーボアンプ故障（回路、IGBT の部品不具合等） ② モータ線 U, V, W 短絡。 ③ モータ線地絡。	① モータ線を外してサーボオンし、直ちに発生するならば、新品（動作中）のサーボアンプと入れ替える。 ② モータ線の接続 U, V, W が短絡していないか、コネクタのリード線のひげを確認。モータ線を正しく接続する。 ③ モータ線の U, V, W とモータのアース線との間の絶縁抵抗を確認。絶縁不良の場合、モータ交換。
	1	I PM 異常保護	④ モータ焼損。 ⑤ モータ線接触不良。 ⑥ 頻繁なサーボオン・オフによる、ダイナミックブレーキ用のリレーの溶着。 ⑦ 指令入力とサーボオンのタイミングが同時か指令入力の方が早い。 ⑧ ダイナミックブレーキ回路が過熱し、温度ヒューズが切れた。(E, F 枠のみ)	④ モータの各線間抵抗のバランスを確認し、アンバランスであれば、モータ交換。 ⑤ モータの接続部 U, V, W のコネクタピンの抜けを確認し、緩み、抜けがあれば、確実に固定する。 ⑥ サーボアンプを交換する。サーボオン・オフでの運転・停止をやめる。 ⑦ サーボオンのあと 100ms 以上待ってから指令を入力する。 ⑧ アンプを交換する。

(続く)



エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
15	0	オーバーヒート保護	サーボアンプの放熱器、パワー素子の温度が規定値以上となった。 ① サーボアンプの周囲温度が規定値を超えている。 ② 過負荷での使用	サーボアンプの使用温度範囲を確認。  ①サーボアンプの周囲温度、及び冷却条件を改善する。 ② サーボアンプ、モータの容量アップ。加減速時間を長く設定する。 負荷を低減する。
16	0	オーバーロード保護 (過負荷保護)	トルク指令の実動値がPr5.12「オーバーロードレベル設定」で設定している過負荷レベルを超えたとき、時限特性に基づき過負荷保護に至る。  ① 負荷が重く、実効トルクが定格トルクを超え長く運転を続けた。 ② ゲイン調整不良による、発振、ハンチング動作。モータの振動、異常音。Pr0.04「イナーシャ比」の設定値が異常。 ③ モータの誤配線、断線。 ④ 機械を当てたり、機械が急に重くなった。機械のこじれ。 ⑤ 電磁ブレーキが動作したまま。 ⑥ 複数台を配線中、モータ線を他の軸とつなぎ間違えて、誤配線している。 ⑦ Pr5.12「オーバーロードレベル設定」が低すぎる。  ■本項末にオーバーロード保護時限特性を載せています。	アナログ出力または通信でトルク（電流）波形が発振、上下に大きく振れていないか確認。過負荷警告表示および負荷率を前面パネルまたは通信で確認  ① サーボアンプ、モータの容量アップ。加減速時間を長く設定する。負荷を低減する。 ② ゲインを再調整。  ③ モータ線を配線図どおりに接続する。ケーブル交換する。 ④ 機械のこじれを取り除く。負荷を軽くする。 ⑤ ブレーキ端子の電圧を測定。ブレーキを開放する。 ⑥ モータ線、フィードバックスケール線を軸と合うように正しく配線する。 ⑦Pr5.12「オーバーロードレベル設定」=0 に設定する(モータで許容される最大値に設定)。
	1	トルク飽和異常保護	トルク飽和状態がPr9.35「トルク飽和異常保護回数」またはPr6.57「トルク飽和異常保護検出時間」の設定値間連続した。	・アンプの動作状態を確認する。 ・Err16.0と同様の処置を実施してください。
18	0	回生過負荷保護	回生エネルギーが回生抵抗の処理能力を超えた。  ① 負荷イナーシャ大による減速中の回生エネルギーにより、コンバータの電圧が上昇し、回生抵抗のエネルギー吸収不足でさらに電圧が上昇。 ② モータ回転数が高い為、所定の減速時間で回生エネルギーを吸収しきれない。 ③ 外付け抵抗の動作限界が10%デューティに制限されている。  <お願い>Pr0.16の設定を2にするときは、必ず温度ヒューズ等の外部保護を設置してください。回生抵抗の保護がなくなり、回生抵抗が異常に発熱して焼損する場合があります。	前面パネルまたは通信で回生抵抗負荷率を確認。連続的な回生制動の用途では使用できません。 ①運転パターン確認（速度モニタ）。回生抵抗負荷率および過回生警告表示を確認。モータ、サーボアンプ容量アップ、減速時間を緩やかにする。回生抵抗を外付けする。 ②運転パターン確認（速度モニタ）。回生抵抗負荷率および過回生警告表示を確認。モータ、サーボアンプ容量アップ、減速時間を緩やかにする。モータの回転数を下げる。回生抵抗を外付けする。 ③Pr0.16「回生抵抗外付け設定」の設定を2にする。
	1	回生 Tr 異常保護	・サーボアンプの回生駆動用 Tr の故障。	・サーボアンプを交換する。

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
24	0	位置偏差 過大保護	位置偏差パルスが Pr0.14 「位置偏差過大設定」 の設定を超えている。 ① 指令に対してモータの動きが追従していない。  ② Pr0.14 「位置偏差過大設定」 の値が小さい。	①位置指令パルスに従い、モータが回転するか確認。トルクモニタで出力トルクが飽和していないことを確認。ゲイン調整をする。Pr0.13 「第1 トルクリミット設定」、Pr5.22 「第2 トルクリミット設定」 を最大にする。フィードバックスケールの結線を配線図どおりにする。加減速時間を長くする。負荷を軽くし、速度を下げる。 ②Pr0.14の設定値を大きくする。
	1	速度偏差 過大保護	内部位置指令速度と実速度との差（速度偏差）が Pr6.02 「速度偏差過大設定」 の設定を超えた。 注）正方向／負方向駆動禁止入力による即時停止など、内部位置指令速度が強制的に0になる場合は、その瞬間に速度偏差が大きくなります。また、内部位置指令速度の立ち上がり時も速度偏差が大きくなりますので、十分余裕を持った設定にしてください。	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr6.02 の設定値を大きくする。</li> <li>内部位置指令速度の加減速時間を長くする、またはゲイン調整により追従性を向上させる。</li> <li>速度偏差過大検出を無効にする。（Pr6.02=0）</li> </ul>
26	0	過速度保護	モータの回転速度が Pr5.13 「過速度レベル設定」 の設定値を超えた。	<ul style="list-style-type: none"> <li>過大な速度指令を与えない。</li> <li>指令パルスの入力周波数および分周・通倍比を確認。</li> </ul>
	1	第2 過速度保護	モータの回転速度が Pr6.15 「第2 過速度レベル設定」 の設定値を超えた。	<ul style="list-style-type: none"> <li>ゲイン調整不良によるオーバーシュートが生じている場合、ゲイン調整を行う。</li> <li>フィードバックスケール線を結線図どおり配線する。</li> </ul>

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
27	4	指令異常保護	位置指令変化量(電子ギア後の値)が規定値を超えた。  ・プロファイル原点復帰(Type_Code=31h, 32h, 33h, 34h, 36h)において、CP 制御モード切替えコマンドが実行された。 (注)機能拡張版 10 のみ対応となります。	・サイクリック位置制御 (CP) による動作などで位置指令変化量が大きくないか確認。 ・電子ギア比を確認。 ・Update_Counter を正しい周期で変化させているか確認。 ・サーボオフからオンへの変化時に発生する場合は、Servo_Active が 0 の時に正しく位置指令を実位置で初期化しているか確認。 ・指令更新周期と通信周期は関連するパラメータ設定が上位装置の仕様と整合しているか確認。 ・Pr6. 97 bit26 の設定値を 1 へ変更して確認。 (注) 機能拡張版 10 のみ対応となります。
	5	指令生成異常保護	位置指令生成処理にて演算範囲を超えるなどの異常が発生した。	・電子ギア比や加減速度が制約事項を満たしているか確認。
	6	動作指令競合保護	・Pr7. 99 bit0=0の場合に、アンプ単体で動作するFFT、試運転実行中にRTEX通信が確立した。 ・Pr7. 99 bit0=1の場合に、アンプ単体で動作するFFT、試運転実行中にRTEX通信によるサーボオン指令を受信した。	・Pr7. 99 bit0=0の場合に、FFT、試運転実行中にRTEXを確立させていないか確認。 ・Pr7. 99 bit0=1の場合に、FFT、試運転実行中に上位装置がRTEX通信によるサーボオン指令を送信していないか確認。
28	0	パルス再生限界保護	パルス再生の出力周波数が限界を超えた。	・Pr0. 11 「パルス出力分周分子」、Pr5. 03 「パルス出力分周分母」の設定値を確認。 ・検出を無効にする場合は、Pr5. 33 「パルス再生出力限界有効設定」を 0 に設定してください。
	1	カウンタオーバーフロー保護 1	アブソ仕様スケール使用時での制御電源投入後、属性Cパラメータ有効化モード実行後、PANATERM動作(試運転、周波数特性解析)終了時、PANATERMによるピンアサイン設定時における位置情報初期化処理においてアブソリュートフィードバックスケール位置[パルス単位]/電子ギア比の計算値が32bit幅を超えた。	・アブソリュートフィードバックスケール位置の動作範囲の確認と電子ギア比の見直しを行う。
	2	カウンタオーバーフロー保護 2	パルス単位の位置偏差の値が $\pm(2^{30}-1)$ (1073741823)以上となった。 または、指令単位の位置偏差の値が $\pm 2^{30}$ (1073741824)を超えた。	・位置指令に従い、モータが回転するか確認。 ・トルクモニタで出力トルクが飽和していないことを確認する。 ・ゲイン調整をする。 ・トルクリミット設定を最大にする。 ・フィードバックスケールの結線を配線図どおりにする。
31	0	セーフティ機能異常保護 1	セーフティ機能が異常を検出した。	・何度も繰り返し発生するならば、故障の可能性があるので、サーボアンプを交換する。購入店へ調査(修理)返却する。
	2	セーフティ機能異常保護 2		

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
33	0	入力重複割付異常 1 保護	入力信号 (SI1, SI2, SI3, SI4) の機能割り付けで重複設定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	1	入力重複割付異常 2 保護	入力信号 (SI5, SI6, SI7, SI8) の機能割り付けで重複設定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	2	入力機能番号異常 1 保護	入力信号 (SI1, SI2, SI3, SI4) の機能割り付けで未定義番号の指定あり。または論理設定に異常あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	3	入力機能番号異常 2 保護	入力信号 (SI5, SI6, SI7, SI8) の機能割り付けで未定義番号の指定あり。または論理設定に異常あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	4	出力機能番号異常 1 保護	出力信号 (SO1) の機能割り付けで未定義番号の指定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	5	出力機能番号異常 2 保護	出力信号 (SO2, SO3) の機能割り付けで未定義番号の指定あり。	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
	8	ラッチ入力割付異常保護	ラッチ補正ピン (SI5、SI6、SI7) の機能割り付けで異常あり。 ・EXT1 を SI5、EXT2 を SI6、EXT3 を SI7 以外に割り付け ・HOME を SI6 または SI7、POT を SI5 または SI7、NOT を SI5 または SI6 に割り付け ・全ての制御モードに割り付けていない	・コネクタピンに対する機能割り付けを正しく設定してください。
34	0	モータ可動範囲設定異常保護	位置指令入力範囲に対して、モータが Pr5. 14 「モータ可動範囲設定」で設定されるモータ動作可能範囲を超えた。 ①ゲインが適当でない。 ②Pr5. 14 の設定値が小さい。 ③Pr6. 97 「機能拡張設定 3」 bit2=1 の場合に、Err34. 0 が強制発生する条件を満たした。	①ゲイン(位置ループゲインと速度ループゲインのバランス)、イナーシャ比を確認する。 ②Pr5. 14 の設定値を大きくする。あるいは、Pr5. 14 を 0 に設定し、保護機能を無効にする。 ③設定条件や動作条件を見直す。(6-2 項の注意事項を参照してください。)
36	0	EEPROM パラメータ異常保護	電源投入時に EEPROM からデータを読み出したときに、パラメータ保存エリアのデータが壊れていた。	・全てのパラメータの再設定を行う。 ・何度も繰り返し発生するならば、故障の可能性があるので、サーボアンプを交換する。 ・購入店へ調査(修理)返却する。
	1			
37	0	EEPROM チェックコード異常保護	電源投入時に EEPROM からデータを読み出したときに、EEPROM 書き込み確認データが壊れていた。	・故障の可能性があるので、サーボアンプを交換する。 ・購入店へ調査(修理)返却する。
	1			
	2			
38	0	駆動禁止入力保護 1	Pr5. 04 「駆動禁止入力設定」=0 の場合に正方向/負方向駆動禁止入力 (POT /NOT) が共に ON となった。 Pr5. 04=2 の場合に正方向/負方向駆動禁止入力のいずれかが ON となった。 Pr5. 04=0 の場合で、かつ磁極位置推定実行中に正方向/負方向駆動禁止入力のいずれかが ON となった。 Pr5. 04=0 の場合で、かつリニアモータ自動設定中に正方向/負方向駆動禁止入力のいずれかが ON となった。	・正方向/負方向駆動禁止入力に接続されたスイッチ、電線、電源に異常がないか確認。特に、制御用信号電源 (DC12~24V) の立ち上がりが遅くないか確認。
	1	駆動禁止入力保護 2	Pr5. 04=0 で RTEX 通信が遮断状態かつ POT/NOT のいずれかがオンしている状態にて、USB 通信(セットアップ支援ソフト)による動作指令(試運転、FFT など)を受信した。 逆に USB 通信(セットアップ支援ソフト)による動作指令で動作中に POT/NOT がオンした。	・正方向/負方向駆動禁止入力に接続されたスイッチ、電線、電源に異常がないか確認。特に、制御用信号電源 (DC12~24V) の立ち上がりが遅くないか確認。
	2	駆動禁止入力保護 3	POT が SI6 または NOT が SI7 に機能割り付けを実施した状態で Pr5. 04 「駆動禁止入力設定」=1 (無効) 以外に設定した。	・POT が SI6 または NOT が SI7 に機能割り付けを実施した場合は Pr5. 04 「駆動禁止入力設定」=1 (無効) となっているか確認。

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
50	0	フィードバック スケール 結線異常保護	フィードバックスケールとサーボアンプの通信 が一定回数途絶え、断線検出機能が動作した。	・フィードバックスケールの結線を接続どおりに配 線する。コネクタのピンの接続誤りを直す。
	1	フィードバック スケール 通信異常保護	フィードバックスケールからのデータが通信異 常となった。主にノイズによるデータの異常。フ ィードバックスケール接続ケーブルはつながっ ているが通信データが異常となった。	・フィードバックスケールの電源電圧 DC5V±5% (4.75～5.25V)を確保する…特にフィードバック スケール接続ケーブルが長い場合にご注意くださ い。
	2	フィードバック スケール 通信データ 異常保護	フィードバックスケールからのデータが通信異 常でないのにデータ中身が異常となった。主にノ イズによるデータ異常。フィードバックスケール 接続ケーブルはつながっているが通信データが 異常となった。	・モータ線とフィードバックスケール接続ケーブル とが一緒に結束されているなら分離する。 ・シールドを FG に接続する …標準仕様書のフィードバックスケールの接続図 を参照。
51	0	フィードバック スケール ST 異常保護 0	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 0 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	異常原因を取り除いた後、 フィードバックスケールエラーのクリアを行ってく ださい。 その後、一旦制御電源を遮断しリセットして ください。
	1	フィードバック スケール ST 異常保護 1	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 1 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	
	2	フィードバック スケール ST 異常保護 2	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 2 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	
	3	フィードバック スケール ST 異常保護 3	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 3 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	
	4	フィードバック スケール ST 異常保護 4	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 4 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	
	5	フィードバック スケール ST 異常保護 5	フィードバックスケールのエラーコード (ALMC) のビット 5 が 1 になった。 フィードバックスケールの仕様をご確認ください。	
55	0	A 相結線 異常保護	フィードバックスケールの A 相結線に断線等の 異常が発生した。	フィードバックスケールの A 相結線を確認する。
	1	B 相結線 異常保護	フィードバックスケールの B 相結線に断線等の 異常が発生した。	フィードバックスケールの B 相結線を確認する。
	2	Z 相結線 異常保護	フィードバックスケールの Z 相結線に断線等の 異常が発生した。	フィードバックスケールの Z 相結線を確認する。
	3	CS 信号 論理異常保護	CS 信号の論理が異常になった。 (CS1, 2, 3 がすべて L、またはすべて H の状態)	CS 信号の結線を確認する。
	4	AB 相 欠相異常保護	CS 信号の変化の間に AB 相のパルスが極端に少 なかった。	CS 信号、A 相、B 相の結線を確認する。

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
60	0	モータ 設定異常保護	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」=0が設定された。</li> <li>Pr9.01「フィードバックスケール分解能/1回転あたりのスケールパルス数」の設定値に範囲外の値が設定された。</li> <li>Pr9.00=1(直線型)設定時、Pr9.02「磁極ピッチ」とPr9.30「磁極あたりのパルス数」が同時に設定された。</li> <li>Pr9.00=1(直線型)設定時、Pr9.30「磁極あたりのパルス数」の設定値に範囲外の値が設定された。</li> <li>Pr9.00=2(回転型)設定時、Pr9.03「1回転あたりの極対数」=0が設定された。</li> <li>Pr9.08「モータ相インダクタンス」=0設定時、Pr9.12「電流応答自動調整」≠0が設定された。</li> <li>Pr9.09「モータ相抵抗」=0設定時、Pr9.12≠0が設定された。</li> <li>Pr9.04~Pr9.07、Pr9.10、Pr9.20に0が設定された。</li> <li>Pr9.00=1(直線型)または3(直線型(VCM))設定時、Pr3.23「フィードバックスケールタイプ選択」=6が設定された。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.01「フィードバックスケール分解能/1回転あたりのスケールパルス数」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」、Pr9.02「磁極ピッチ」、Pr9.30「磁極あたりのパルス数」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」、Pr9.30「磁極あたりのパルス数」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」、Pr9.03「1回転あたりの極対数」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.08「モータ相インダクタンス」、Pr9.12「電流応答自動調整」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.09「モータ相抵抗」、Pr9.12「電流応答自動調整」の設定値を確認。</li> <li>Pr9.04~Pr9.07、Pr9.10、Pr9.20の設定値を確認。</li> <li>Pr9.00「モータタイプ選択」、Pr3.23「フィードバックスケールタイプ選択」の設定値を確認。モータタイプ直線型の設定時に、アブソロタリスケールはご使用になれません。</li> </ul>
	1	モータ組合せ 異常1保護	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr9.06「モータ定格実効電流」の設定値がアンプの許容定格電流を超えている。</li> <li>Pr9.07「モータ瞬時最大電流」の設定値がアンプの許容最大電流を超えている。</li> <li>Pr9.00=2(回転型)設定時、最高過速度[r/min]に相当するフィードバック速度が1091M[pulse/s]を超える設定がされた。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr9.06「モータ定格実効電流」(設定単位0.1Arms)の設定値を確認。</li> <li>Pr9.07「モータ瞬時最大電流」(設定単位0.1A)の設定値を確認。</li> <li>上記設定値に問題がない場合はアンプの枠を大きくする必要あり。</li> <li>Pr9.01「1回転あたりのスケールパルス数」とPr9.10「最大過速度レベル」の設定値を確認し、フィードバック速度が1091M[pulse/s]を超えない様に設定する。</li> </ul>
	2	モータ組合せ 異常2保護	<ul style="list-style-type: none"> <li>アンプの定格電流に対し、モータの定格電流が小さすぎる。</li> <li>定格トルク (T) に対するイナーシャ (J) の比が大きすぎる。(J/T比が大きすぎる)</li> <li>自動調整された電流比例、積分ゲインが大きすぎる。</li> <li>モータの定格電流に対する最大電流の比が500%より大きい。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr9.06「モータ定格実効電流」(設定単位0.1Arms)の設定値を確認。上記設定値に問題がない場合はアンプの枠を小さくする必要あり。</li> <li>Pr9.05「モータ定格トルク」(設定単位0.1Nm)、Pr9.04「モータイナーシャ」(設定単位0.00001kg・m<sup>2</sup>)の設定値を確認。</li> <li>Pr9.06「モータ定格実効電流」(設定単位0.1Arms)、Pr9.08「モータ相インダクタンス」(設定単位0.01mH)、Pr9.09「モータ相抵抗」(設定単位0.01Ω)の設定値を確認。</li> <li>Pr9.07「モータ瞬時最大電流」(設定単位0.1A)、Pr9.06「モータ定格実効電流」(設定単位0.1Arms)の設定値を確認。</li> </ul>
	3	リニアモータ 自動設定異常 保護	<ul style="list-style-type: none"> <li>リニアモータ自動設定中(スケール方向/CS自動設定、電流ゲイン自動調整中)にRTEX通信が確立した。</li> <li>リニアモータ自動設定後に、電源再投入を行わずRTEX通信が確立をした。</li> <li>リニアモータ自動設定中のトルク指令に対して電流フィードバック値がオーバーシュートした。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>リニアモータ自動設定中(スケール方向/CS自動設定、電流ゲイン自動調整中)はRTEX通信が確立しないようにしてください。</li> <li>リニアモータ自動設定後は電源再投入後に上位装置と通信確立をしてください。</li> <li>電流のオーバーシュートが生じている場合、電流ゲインを下げるなどの調整を行う。</li> </ul>

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
61	0	磁極位置推定異常1保護	磁極位置推定が正常に完了しなかった。 ・フィードバックスケールの方向設定間違い ・磁極位置推定時のトルク指令/指令時間の不足。 ・垂直軸である。 ・偏加重、摩擦が大きい	・フィードバックスケールの方向確認 ・Pr9.22「磁極位置推定 トルク指令時間」、Pr9.23「磁極位置推定 指令トルク」の調整 ・垂直軸、偏加重、摩擦が大きい軸では磁極位置推定機能はご使用になれません。
	1	磁極位置推定異常2保護	Pr9.27「磁極位置推定モータ停止制限時間」で設定された時間経過してもモータが停止しなかった。	・Pr9.27の設定値を大きくする。 ・設置環境で偏荷重等がかかっているか確認する。(トルク指令=0の状態でもモータが動いてしまわないか?)
	2	磁極位置推定異常3保護	・一度も磁極位置推定を実行していない状態でPr9.20「磁極検出方式選択」=3が設定された。 ・アブソリュートタイプ以外のフィードバックスケール使用時にPr9.20=3が設定された。	・一旦Pr9.20=2にして一度磁極位置推定を行ってください。その後Pr9.20=3に戻すことで本エラーは発生しなくなります。 ・フィードバックスケールがアブソリュートタイプであることをご確認ください。
70	0	U相電流検出器異常保護	U相の電流検出オフセット値が異常になった。	・一度電源を切り、再投入する。 ・それでも、表示がでてエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、モータ、サーボアンプを交換してください。 ・パラメータ設定を、もう一度確認してください。購入店へ調査(修理)返却する。
	1	W相電流検出器異常保護	W相の電流検出オフセット値が異常になった。	
72	0	サーマル異常保護	サーマルが異常になった。	
80	3	PLL 未完了異常保護	同期処理開始後1s経過しても通信とサーボの位相合わせ(PLL ロック)が完了できなかった。	・Pr7.20「RTEX 通信周期設定」、Pr7.91「RTEX 通信周期拡張設定」で設定した通信周期が上位装置からの送信周期と一致しているか確認してください。 ・Pr7.22「RTEX 機能拡張設定1」bit1の複数の軸間での同期モード設定が上位装置の設定と一致しているか確認してください。 ・上位装置側の処理に問題がないか確認してください。 ・上位装置からの RTEX 通信データを送信する周期に異常がないか確認してください。 ・上位装置からの RTEX 通信データを送信する周期精度を±0.05%以内に設計してください。 ・通信周期が250us 以下の場合は、指令更新周期と通信周期が同じ時も Update_Counter を正しく変化させる必要があります。Update_Counter に問題がないか確認してください。 ・一度電源を切り、再投入する。 ・それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、モータ、サーボアンプを交換してください。 ・購入店へ調査(修理)返却する。

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
82	0	RTEX ノード アドレス 設定異常保護	制御電源投入時に、サーボアンプのノードアドレス設定用ロータリスイッチの値が範囲外に設定されていた。	<ul style="list-style-type: none"> <li>ノードアドレス設定用ロータリスイッチの値を確認してください。</li> <li>ノードアドレス設定用ロータリスイッチを正しく設定 (0~31) 後、サーボアンプの制御電源を再投入してください。</li> </ul>
83	0	RTEX 連続通信 異常保護 1	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常 (CRC 異常) 検出が Pr7.95 「RTEX 連続通信異常保護1 検出回数」で設定した回数継続した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>通信ケーブルに過度のノイズが印加していないか確認してください。</li> <li>通信ケーブルの配線長、引き回し、結線状態等に問題がないか確認してください。</li> <li>通信ケーブルは TIA/EIA-568 規格で規定されたカテゴリ 5e 以上 (6 以上を推奨) の STP (シールド付きツイストペア) となっているか確認してください。</li> <li>通信ケーブルを推奨品に交換してください。</li> <li>通信ケーブルにフェライトコアを付けてください。</li> <li>Pr7.95 または Pr7.96 の設定値を大きくする。</li> </ul>
	1	RTEX 連続通信 異常保護 2	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常検出が Pr7.96 「RTEX 連続通信異常保護 2 検出回数」で設定した回数継続した。 (注) 本アラームは CRC 異常、受信抜け、サイクリックデータ異常のいずれかが発生すると異常発生とみなします。	
84	0	RTEX 通信 タイムアウト 異常保護	通信データを受信せず RTEX 通信 IC より受信割り込み処理起動信号が出力されない状態が Pr7.97 「RTEX 通信タイムアウト異常保護検出回数」で設定した回数継続した。 ただし、Pr6.85 「退避動作条件設定」 bit7-4 = 1 の場合は、Err84.0 は発生せず退避動作完了後 Err85.1 または Err87.2 が発生します。 (注) 機能拡張版 3 以前のバージョンでは非対応となります。	<ul style="list-style-type: none"> <li>通信ケーブルの交換で発生頻度が変わる場合は、コネクタの接触不良の可能性があります。コネクタプラグのメーカを変更してください。</li> <li>通信ケーブルが断線していないか確認してください。</li> <li>前段のノードが送信できない状態 (電源オフ、リセットしたなど) にないか確認してください。</li> <li>上位装置からの RTEX 通信データを送信する周期に異常がないか確認してください。</li> <li>Pr7.20 「RTEX 通信周期設定」、Pr7.91 「RTEX 通信周期拡張設定」で設定した通信周期が上位装置からの送信周期と一致しているか確認してください。</li> <li>Pr7.97 の設定値を大きくする。</li> <li>上記以外に Err83.0 と同様の処置を実施してください。</li> </ul>
	3	RTEX 通信同期 異常保護	通信とサーボの同期処理で異常が発生した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>一度電源を切り、再投入する。</li> <li>それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、モータ、サーボアンプを交換してください。</li> <li>購入店へ調査 (修理) 返却する。</li> </ul>
	5	RTEX 通信周期 異常保護	RTEX 通信 IC より受信割り込み処理起動信号が出力されたが、出力周期に異常があり通信とサーボの同期が外れた。	<ul style="list-style-type: none"> <li>上位装置からの RTEX 通信データを送信する周期に異常がないか確認してください。</li> <li>Pr7.20 「RTEX 通信周期設定」、Pr7.91 「RTEX 通信周期拡張設定」で設定した通信周期が上位装置からの送信周期と一致しているか確認してください。</li> <li>上記以外に Err83.0 と同様の処置を実施してください。</li> </ul>

(続く)



エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
85	0	退避動作完了 (I/O) *1)	I/Oによる退避動作が正常に完了した場合に発生します。 (注)機能拡張版2以前のバージョンでは非対応となります。	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全上の措置であり意図した退避動作であれば問題ありません。</li> <li>退避動作を実行したことを通知するための異常です。</li> <li>アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。</li> </ul>
	1	退避動作完了 (通信) *1)	通信による退避動作が正常に完了した場合に発生します。 (注)機能拡張版3以前のバージョンでは非対応となります。	
	2	退避動作異常 *1)	退避動作実施不可または中断時 <ul style="list-style-type: none"> <li>Pr6.85「退避動作条件設定」設定が異常な場合</li> <li>退避動作有効かつ通信周期設定が0.25ms未満の場合</li> <li>退避動作中に退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した場合</li> <li>退避動作中、主電源OFF (Pr6.85「退避動作条件設定」 bit0-3が3以外)/サーボオフ/アラーム発生/ST0入力になった場合</li> <li>退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出した状態で退避動作実行条件を満たした場合</li> <li>上位からの通信指令以外で動作中(試運転機能、周波数測定機能)に退避動作実行条件を満たした場合</li> <li>サーボオフ状態などにより、退避動作を開始できなかった場合</li> </ul> (注)機能拡張版2以前のバージョンでは非対応となります。	<ul style="list-style-type: none"> <li>パラメータ設定に問題がないか確認してください。</li> <li>動作環境に問題がないか確認してください。</li> <li>アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施して下さい。</li> </ul>
86	0	RTEX サイクリックデータ 異常保護 1	サイクリックコマンド領域のデータ(C/R、MAC-ID)に異常がある、または32バイトモード時Sub_Chkに異常がある状態がPr7.98「RTEXサイクリックデータ異常保護1/2検出回数」で設定した回数継続した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>サイクリックコマンド領域のデータ内容(左記検出箇所)に異常がないか確認してください。</li> <li>上位装置側の処理に問題がないか確認してください。</li> <li>Pr7.98の設定値を大きくする。</li> </ul>
	1	RTEX サイクリックデータ 異常保護 2	サイクリックコマンドコードに異常がある状態がPr7.98「RTEXサイクリックデータ異常保護1/2検出回数」で設定した回数継続した。	
	2	RTEX_ Update_Counter 異常保護	Pr7.38「RTEX_Update_Counter異常保護設定」の設定回数以上累積してUpdate_Counterが正常に更新されなかった。	<ul style="list-style-type: none"> <li>上位装置側の処理に問題がないか確認してください。</li> <li>上位装置側の周期設定とアンプ側の周期設定に問題がないか確認してください。</li> <li>Pr7.38の設定値を大きくする。</li> <li>通信周期と指令更新周期の比が1:1でUpdate_Counterを使用しない場合は本アラームを無効とする。</li> </ul>

\*1) Pr6.86 bit15 (退避動作関連アラーム切り替え) により退避動作時の発生アラームは切替わります。  
(続く)

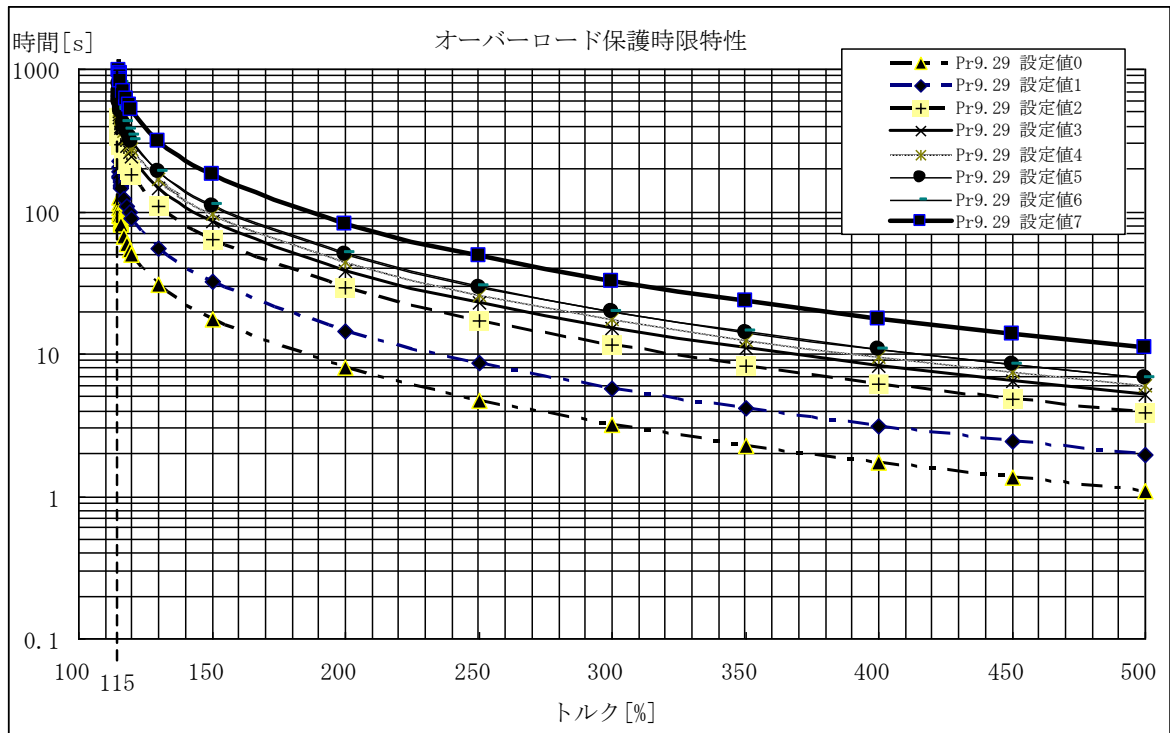
エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
87	0	強制アラーム 入力保護	強制アラーム入力 (E-STOP) が入力された。	・強制アラーム入力 (E-STOP) の配線を確認する。
	1	退避動作完了 (I/O) *1)	I/Oによる退避動作が正常に完了した場合 に発生します。 (注)機能拡張版2以前のバージョンでは非対応 となります。	・安全上の措置であり意図した退避動作であれば 問題ありません。 ・退避動作を実行したことを通知するための異常 です。
	2	退避動作完了 (通信) *1)	通信による退避動作が正常に完了した場合 に発生します。 (注)機能拡張版3以前のバージョンでは非対応 となります。	・アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施 して下さい。
	3	退避動作異常 *1)	退避動作実施不可時 ・ Pr6.85「退避動作条件設定」設定が 異常な場合 ・ 退避動作有効かつ通信周期設定が0.25ms 未満の場合 ・ 退避動作中に退避方向の駆動禁止入力 (POT/NOT)や退避動作停止入力(STOP)を検出 した場合 ・ 退避動作中、主電源OFF (Pr6.85 bit0-3が 3以外)/サーボオフ/アラーム発生/STO入力に なった場合 ・ 退避方向の駆動禁止入力(POT/NOT)や 退避動作停止入力(STOP)を検出した状態で 退避動作実行条件を満たした場合 ・ 上位からの通信指令以外で動作中(試運転機能、 周波数測定機能)に退避動作実行条件を満たし た場合 ・ サーボオフ状態などにより、退避動作を開始で きななかった場合 (注)機能拡張版2以前のバージョンでは非対応 となります。	・ パラメータ設定に問題がないか確認して ください。 ・ 動作環境に問題がないか確認してください。 ・ アラームクリア実行後は、必ず原点復帰を実施 して下さい。

\*1) Pr6.86 bit15 (退避動作関連アラーム切り替え) により退避動作時の発生アラームは切替わります。  
(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
90	2	RTEX 多軸間同期確立 異常保護	フル同期モードで同期確立過渡状態に通信異常が発生、または通信が途絶えた。	・Err83.0 または Err84.0 と同様の処置を実施してください。
91	1	RTEX コマンド 異常保護	<ul style="list-style-type: none"> <li>・通信周期、16/32byte モードと制御モードの組み合わせ不一致</li> <li>・制御モードを 2ms より短い期間で切り替えた</li> <li>・プロファイル位置ラッチ位置決め/プロファイル原点復帰 (Type_Code=12h, 13h, 31h, 32h, 33h, 34h, 36h) 動作中に制御モードを切り替えた</li> <li>・非サイクリックコマンド処理中 (Busy=1) に制御モードを切り替えた</li> <li>・プロファイル位置ラッチ位置決め/プロファイル原点復帰 (Type_Code=12h, 13h, 31h, 32h, 33h, 34h, 36h) 動作中に原点復帰コマンド (4h) を実行</li> <li>・プロファイル位置決め/プロファイル連続回転 (Type_Code=10h, 11h, 20h) 動作中に原点復帰コマンド (4h) の初期化モード (Type_Code=1□h, 31h) を実行</li> <li>・プロファイル位置制御 (PP) で動作中に Type_Code を変更</li> <li>・速度制御 (CV) / トルク制御 (CT) 時に原点復帰コマンド (4h) の Type_Code=1□h/2□h を実行</li> <li>・2 自由度制御モード (標準タイプ) 中に位置/速度制御以外の制御モードに切り替えられた (注)機能拡張版2以降のバージョンでは非対応となります。</li> </ul>	・上位装置の処理に問題がないか確認してください。
	3	RTEX コマンド 異常保護 2	<ul style="list-style-type: none"> <li>・原点復帰完了直前の位置情報初期化処理中に上位装置から原点復帰コマンドのキャンセルが実行された。 (注)機能拡張版 2 以前のバージョンでは非対応となります。</li> <li>・PP原点復帰において、原点検出直後の戻り動作中に原点復帰キャンセル事象が発生した。 (注)機能拡張版 2 以前のバージョンでは非対応となります。</li> </ul>	・原点信号近くで原点復帰コマンドのキャンセルをしていないか確認。(可能であれば停止時にキャンセルすることを推奨)
92	1	フィードバック スケール データ復元 異常保護	アプソ仕様スケール使用時において内部位置情報の初期化処理が正常に行われなかった。	<ul style="list-style-type: none"> <li>・フィードバックスケールの電源電圧 DC5V±5% (4.75～5.25V) を確保する…特にフィードバックスケール接続ケーブルが長い場合にご注意ください。</li> <li>・モータ線とフィードバックスケール接続ケーブルとが一緒に結束されているなら分離する。</li> <li>・シールドを FG に接続する …標準仕様書のフィードバックスケールの接続図を参照。</li> </ul>

(続く)

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
93	0	パラメータ 設定 異常保護 1	電子ギア比が許容範囲を超えた。	<ul style="list-style-type: none"> <li>パラメータの設定値を確認してください。</li> <li>電子ギア比は1/1000～8000倍の範囲内でご使用ください。</li> </ul>
	3	フィードバック スケール 接続異常保護	Pr3.23(フィードバックスケールタイプ選択)で設定値と接続されたシリアル通信タイプのフィードバックスケールのタイプがマッチしていない。	<ul style="list-style-type: none"> <li>接続しているフィードバックスケールのタイプに合わせてPr3.23を設定する。</li> </ul>
	5	パラメータ 設定 異常保護 4	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr7.20「RTEX通信周期設定」、Pr7.91「RTEX通信周期拡張設定」とPr7.21「RTEX指令更新周期比設定」とPr7.22「RTEX機能拡張設定1」のbit0(RTEX通信データサイズ設定)と電子ギア比の組み合わせ条件が未対応。</li> <li>Pr7.35～Pr7.37のフィードフォワード設定が重複。</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>パラメータの設定値を確認してください。</li> <li>正しい設定条件は技術資料のRTEX通信仕様編(2-5項)を参照してください。</li> </ul>
94	2	原点復帰 異常保護	プロファイル原点復帰動作に異常があった。	<ul style="list-style-type: none"> <li>センサの設置状況などに異常がないか確認してください。</li> </ul>
	3	原点復帰 異常保護 2	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr7.41「RTEX機能拡張設定 5」 bit7=1に設定された状態で、Z相を用いた原点復帰において、検出したZ相位置への戻り動作中に、正方向/負方向駆動禁止入力(POT/NOT)のいずれかがONになった。</li> <li>Z相を用いた原点復帰において、検出したZ相位置への戻り量が異常となった。</li> <li>アブソモードでの原点復帰動作において、Pr7.13「アブソ原点位置オフセット」のEEPROM書き込みに異常があった。</li> </ul> <p>(注)機能拡張版2以前のバージョンでは非対応となります。</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Z相と正方向/負方向駆動禁止入力(POT/NOT)までの距離を広げる。</li> <li>安全性を確認した上でPr7.41のbit7(Z相原点復帰戻り動作時駆動禁止入力検出設定)=0(無効)とする。</li> <li>アラームクリアを実施し、再度原点復帰動作を実施する。それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、サーボアンプを交換してください。</li> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>
96	2	制御ユニット 異常保護 1	サーボアンプの制御ユニットに異常が発生した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>一度電源を切り、再投入する。</li> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>
	3	制御ユニット 異常保護 2		
	4	制御ユニット 異常保護 3	サーボアンプが異常なタイミングでRTEX通信フレームを受信した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>上位装置がRTEX通信フレームを送信する周期に乱れがないか確認してください。</li> <li>上位装置の送信周期の精度を±0.05%以内にしてください。</li> </ul>
	5	制御ユニット 異常保護 4	サーボアンプの制御ユニットに異常が発生した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>一度電源を切り、再投入する。</li> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>
	6	制御ユニット 異常保護 5		
	7	制御ユニット 異常保護 6		
98	1	RTEX ハードウェア 異常保護 1	RTEX通信周辺回路に異常が発生した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>一度電源を切り、再投入する。</li> <li>それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、モータ、サーボアンプを交換してください。</li> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>
	2	RTEX ハードウェア 異常保護 2		
	3	RTEX ハードウェア 異常保護 3		
	5	ハードウェア 自己診断 異常保護 1	電流検出器が異常になった。	<ul style="list-style-type: none"> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>
その他の 番号		その他 異常	制御回路が過大なノイズ等で誤動作した。 サーボアンプの自己診断機能が働きサーボアンプ内部に何らかの異常が発生した。	<ul style="list-style-type: none"> <li>一度電源を切り、再投入する。</li> <li>それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、モータ、サーボアンプを交換してください。</li> <li>購入店へ調査(修理)返却する。</li> </ul>



■関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
9	29	R	オーバーロード保護時 限特性設定	0~7	—	設定値0：標準仕様 オーバーロード保護時限特性を上図に示す8種類の特性から 選択します。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

注) オーバーロード保護は、モータの発熱等による異常保護を保証するものではありません。  
必ず実動作環境にて、モータ発熱等による問題がないことをご確認のうえ、ご使用ください。

## 7-3 警告機能

保護機能が動作する前に警告を発生し、事前に過負荷などの状態を確認することができます。

警告要因が解除されれば1s後に自動的にクリアされ未発生状態に戻る「警告非ラッチモード」と、要因が解除されても警告状態を保持する「警告ラッチモード」をPr6.27「警告ラッチ状態設定」にて切り替えることができます。ラッチ状態をクリアするには、通常のアラームクリアと同じ手順を実施してください。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
4	40	A	警告出力選択 1	0~40	—	警告出力1 (WARN1) で出力する警告を選択します。 設定値 0:すべての警告の OR 出力 1~: 次頁表を参照ください。
4	41	A	警告出力選択 2	0~40	—	警告出力2 (WARN2) で出力する警告を選択します。 設定値 0:すべての警告の OR 出力 1~: 次頁表を参照ください。
5	20	C	位置設定単位選択	0~1	2	位置決め完了範囲、位置偏差過大警告設定の設定単位を選択します。 0: 指令単位      1: エンコーダ単位 (外部スケール単位) (注) RTEX 通信ステータスの位置決め完了の検出閾値は本設定値に関わらず常に指令単位となります。
6	27	C	警告ラッチ 状態設定	0~3	—	警告ラッチ状態を設定します。 一般警告と拡張警告で設定が可能です。 bit0 拡張警告      0:非ラッチ    1:ラッチ bit1 一般警告      0:非ラッチ    1:ラッチ
6	37	B	発振検出レベル	0~1000	0.1%	発振検出の閾値を設定します。 本設定以上のトルク振動を検知すると、発振検出警告が発生します。 設定値が0の場合、本機能は無効となり警告は発生しません。
6	38	C	警告マスク設定	-32768 ~32767	—	警告検出のマスク設定を行います。対応ビットを1にすると、 対応する警告の検出が無効になります。 次頁表を参照ください。
6	39	C	警告マスク設定 2	-32768 ~32767	—	
6	105	A	位置偏差 過大警告設定	0~2 <sup>30</sup>	指令 単位	位置偏差過大警告設定範囲を設定します。 設定値 0 で警告 AA「位置偏差過大警告」の検出が無効になります。 単位は Pr5.20「位置設定単位選択」に従います。 機器の安全性にあわせ、適切な設定を行ってください。
7	14	C	主電源オフ警告 検出時間	0~2000	ms	主電源遮断状態が連続した場合、主電源オフ警告を検出する までの時間を設定します。 主電源オフ検出時は RTEX 通信ステータスの AC_OFF が 1 となります。 0~9、2000 : 警告検出無効 10~1999 : 単位は[ms]

(続く)

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
7	26	A	RTEX 連続通信異常 警告設定	0~32767	回	通信異常の連続回数が本パラメータの設定値以上となった場合に、WngC0h(RTEX 連続通信異常警告)を発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となり警告は発生しません。
7	27	A	RTEX 累積通信異常 警告設定	0~32767	回	通信異常の累積回数が本パラメータの設定値以上となった場合に、WngC1h(RTEX 累積通信異常警告)を発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となり警告は発生しません。
7	28	A	RTEX_Update_Coun ter 異常警告設定	0~32767	回	Update_Counter が本パラメータの設定値以上累積して正常に更新されなかった場合に、WngC2h(RTEX_Update_Counter 異常警告)を発生します。 設定値が 0、1 の場合、本機能は無効となり警告は発生しません。

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

## (2) 警告種類

## ■一般警告

警告 番号 (16進)	警 告 名	内 容	警告ラッチ	出力設定	警告マスク
			Pr6.27 *1)	Pr4.40/ Pr4.41 *2)	Pr6.38/ Pr6.39 対応 bit *3)
A0	オーバーロード 警告	負荷率が保護レベルの85%以上	○	1	Pr6.38 bit7
A1	過回生警告	回生負荷率が保護レベルの85%を超えた	○	2	Pr6.38 bit5
A3	ファン警告	ファン停止状態が1秒間継続した	○	4	Pr6.38 bit6
A6	発振検出警告	発振状態を検出した	○	7	Pr6.38 bit13
A7	寿命検出警告	コンデンサ、またはファンの残寿命が 規定値以下となった	ラッチ固定	8	Pr6.38 bit2
A8	フィードバック スケール 異常警告	フィードバックスケールが警告を検 出した	○	9	Pr6.38 bit8
A9	フィードバック スケール 通信警告	フィードバックスケール通信異常の 連続発生回数が規定値を超えた	○	10	Pr6.38 bit14
AA	位置偏差 過大警告	位置偏差パルスが Pr6.105「位置偏差 過大警告設定」の設定値を超えた 指令に対してモータの動きが追従 していない	○	28	Pr6.39 bit12
AC	劣化診断警告 *5)	負荷特性推定値や一定速度時の トルク指令が設定範囲を超えた	○	22	Pr6.39 bit7



## ■拡張警告

警告 番号 (16進)	警 告 名	内 容	警告ラッチ	出力設定	警告マスク
			Pr6.27 *1)	Pr4.40/ Pr4.41 *2)	Pr6.38/ Pr6.39 対応 bit *3)
C0	RTEX 連続通信 異常警告	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常 (CRC 異常) 検出連続回数が Pr7.26 「RTEX 連続通信異常警告設定」の設定値以上となった	○	11	Pr6.38 bit9
C1	RTEX 累積通信 異常警告	自ノード宛の受信データ読み出し時の異常 (CRC 異常) 検出累積回数が Pr7.27 「RTEX 累積通信異常警告設定」の設定値以上となった	ラッチ固定	12	Pr6.38 bit10
C2	RTEX_ Update_Counter 異常警告	Pr7.28 「RTEX_Update_Counter 異常警告設定」の設定回数以上累積して Update_Counter が正常に更新されなかった	ラッチ固定	13	Pr6.38 bit11
C3	主電源オフ警告	Pr7.14 「主電源オフ警告検出時間」が 10～1999 の場合に、L1-L3 間が Pr7.14 で設定された時間以上瞬停した。	○	14	Pr6.38 bit12
D2	PANATERM コマンド 実行警告	Pr7.99 「RTEX 機能拡張設定 6」の bit0 が 1 の状態で RTEX 通信確立時にセットアップ支援ソフト (PANATERM) による動作指令 (試運転、FFT など) を実行した。	○	30	Pr6.39 bit8

- \*1) 「○」の部分は、Pr6. 27「警告ラッチ状態設定」で非ラッチモード(1s 間ラッチ)とラッチモードを切り替えることが可能です。寿命検出警告などはラッチモードのみとなります。
- \*2) Pr4. 40「警告出力選択 1」、Pr4. 41「警告出力選択 2」にて、警告出力信号 1 (WARN1)、警告出力信号 2 (WARN2) で出力する警告を選択します。設定値 0 の場合はすべての警告の OR 出力となります。また、上記表以外の設定値には設定しないでください。
- \*3) 各警告検出は Pr6. 38「警告マスク設定」、Pr6. 39「警告マスク設定 2」により無効にすることが可能です。表に対応ビットを示します。該当 bit を 1 にすると警告検出を無効にします。拡張警告については各設定パラメータにより警告検出を無効化することが可能です。  
また、汎用タイプの MINAS-A6 シリーズとは警告マスクのビット配置が異なりますのでご注意ください。
- \*4) 警告はアラームクリアでクリア可能です。要因が解除されてない場合、一旦クリアしますが再度警告を検出します。
- \*5) Pr6. 97「機能拡張設定 3」bit1=0に設定している場合は無効になります。

#### 7-4 ゲイン調整前の保護機能設定について

ゲイン調整を行うときには、以下のパラメータをご使用条件に合わせて適切に設定することで、より安心してご使用いただくことができます。

##### 1) 駆動禁止入力の設定

アンプにリミットセンサの信号を入力することで、メカエンドへの衝突を未然に防ぐことができます。インターフェイス仕様の正方向・負方向駆動禁止入力（POT/NOT）を参照願います。また駆動禁止入力に関連する以下のパラメータを設定してください。

Pr5.04「駆動禁止入力設定」

Pr5.05「駆動禁止時シーケンス」

##### 2) トルクリミット設定

モータの最大トルクを制限することで、機械の噛みこみや衝突などの障害が発生したときのダメージを軽減することができます。パラメータ Pr0.13「第1トルクリミット」にて一律に制限する場合は、Pr5.21「トルクリミット選択」を0または1に設定した上で値を設定してください。

ただし実際に必要なトルク以下に制限すると、オーバーシュートの発生による過速度保護や、指令に対する遅延の発生で、位置偏差過大保護が働く場合があるためご注意ください。

またインターフェイス仕様のトルク制限中出力（TLC）を出力信号に割り当てることで、トルクリミット状態を外部で検知することができます。

##### 3) 過速度保護設定

モータ速度が異常に高速となった場合に、Err26.0「過速度保護」を発生させます。

お客様の運転条件における最高速度が、モータの最高速度未満である場合は、下式に従い Pr5.13「過速度レベル設定」を設定してください。

$$\text{Pr5.13「過速度レベル設定」} = V_{\max} \times (1.2 \sim 1.5)$$

$V_{\max}$  : 運転条件におけるモータ最高速度[r/min]

( ) 内の係数は過速度保護の頻発を防ぐためのマージンです。

また調整の初期に低速でモータを送る場合などにも、その速度にマージンをかけた値を設定しておくことで、万が一発振状態に至った場合の保護として使用することができます。

#### 4) 位置偏差過大保護設定

位置制御時に、位置指令とモータ位置の偏差が過大となることを検知して、Err24.0「位置偏差過大保護」を発生させます。

位置偏差過大レベルはPr0.14「位置偏差過大設定」で設定できます。また検出場所はPr5.20「位置設定単位選択」にて、指令位置偏差[pulse(指令単位)]とフィードバックスケール位置偏差[pulse(フィードバックスケール単位)]から選択できます。(制御ブロック図を参照)

正常動作における位置偏差は、動作速度やゲイン設定に応じて変化するため、お客様の運転条件から下式に示す値をPr0.14に設定してください。

##### 4-1) 2自由度制御が有効の場合 (Pr6.47 bit0=1)

##### ■ Pr5.20=0 (指令位置偏差での検出) の場合

###### ➤ 位置指令偏差(フィルタ後)を使用 (Pr7.23 bit14=0)

※この場合の位置偏差は計算式では求まらないため、使用されうる実機動作波形から指令位置偏差の最大値Pmaxを推測し、マージンを見た値を設定してください。

Pr0.14「位置偏差過大設定」 =  $P_{\max} \times (1.2 \sim 2.0)$

() 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

###### ➤ 位置指令偏差(フィルタ前)を使用 (Pr7.23 bit14=1)

Pr0.14「位置偏差過大設定」 =  $(P1+P2+P3+P4) \times (1.2 \sim 2.0)$

() 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

位置指令スムージング(2次)溜まりパルス数 :  $P1 = V_c \times (\text{Pr2.22 設定値}/10000) \times 2$   
 位置指令FIRフィルタ溜まりパルス数 :  $P2 = V_c \times (\text{Pr2.23 設定値}/10000) / 2$   
 調整フィルタ溜まりパルス数 :  $P3 = V_c \times (\text{Pr6.48 設定値}/10000)$   
 制振フィルタ溜まりパルス数 :  $P4 = V_c / (\pi \times \text{制振周波数}[\text{Hz}])$

- $V_c$  : 位置指令パルスの最高周波数[pulse(指令単位)/s]
- 制振周波数はPr2.14(第1)、Pr2.16(第2)、Pr2.18(第3)、Pr2.20(第4)設定値の1/10の値で、設定値が有効な場合のみ計算してください。複数の制振制御が有効な場合は、P4の計算を各々の制振フィルタごとに計算し、合計した値をP4としてください。

##### ■ Pr5.20=1 (フィードバックスケール位置偏差での検出) の場合

※この場合の位置偏差は計算式では求まらないため、使用されうる実機動作波形からフィードバックスケール位置偏差の最大値Pmaxを推測し、マージンを見た値を設定してください。

Pr0.14「位置偏差過大設定」 =  $P_{\max} \times (1.2 \sim 2.0)$

() 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

- 位置ループゲインKpを切り替える場合は、最も小さな値で測定してください。
- Pr5.20=1の場合は、指令フィルタや制振制御の設定は影響しません。

4-2) 2自由度制御が無効の場合 (Pr6.47 bit0=0)

■ Pr5.20=0 (指令位置偏差での検出) の場合

➤ 位置指令偏差(フィルタ後)を使用 (Pr7.23 bit14=0)

$$\text{Pr0.14「位置偏差過大設定」} = P1 \times (1.2 \sim 2.0)$$

( ) 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

$$\text{指令位置偏差} : P1 = V_c / K_p \times ((100 - (\text{Pr1.10 設定値}/10)) / 100)$$

- $V_c$  : 位置指令パルスの最高周波数[pulse(指令単位)/s]
- $K_p$  : 位置ループゲイン[1/s] (切り替える場合は、最も小さな値で計算してください。)

➤ 位置指令偏差(フィルタ前)を使用 (Pr7.23 bit14=1)

$$\text{Pr0.14「位置偏差過大設定」} = (P1 + P2 + P3 + P4) \times (1.2 \sim 2.0)$$

( ) 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

$$\text{指令位置偏差} : P1 = V_c / K_p \times ((100 - (\text{Pr1.10 設定値}/10)) / 100)$$

$$\text{位置指令スムージング(1次)溜まりパルス数} : P2 = V_c \times (\text{Pr2.22 設定値}/10000)$$

$$\text{位置指令 FIR フィルタ溜まりパルス数} : P3 = V_c \times (\text{Pr2.23 設定値}/10000) / 2$$

$$\text{制振フィルタ溜まりパルス数} : P4 = V_c / (\pi \times \text{制振周波数[Hz]})$$

- $V_c$  : 位置指令パルスの最高周波数[pulse(指令単位)/s]
- $K_p$  : 位置ループゲイン[1/s] (切り替える場合は、最も小さな値で計算してください。)
- 制振周波数は Pr2.14 (第1)、Pr2.16 (第2)、Pr2.18 (第3)、Pr2.20 (第4) 設定値の1/10の値で、設定値が有効な場合のみ計算してください。複数の制振制御が有効な場合は、P4の計算を各々の制振フィルタごとに計算し、合計した値を P4としてください。

■ Pr5.20=1 (フィードバックスケール位置偏差での検出) の場合

$$\text{Pr0.14「位置偏差過大設定」} = P1 \times (1.2 \sim 2.0)$$

( ) 内の係数は位置偏差過大保護の頻発を防ぐためのマージンです。

$$\text{フィードバックスケール位置偏差} : P1 = V_e / K_p \times ((100 - (\text{Pr1.10 設定値}/10)) / 100)$$

- $V_e$  : フィードバックスケール単位での最高動作周波数[pulse/s]
- $K_p$  : 位置ループゲイン[1/s] (切り替える場合は、最も小さな値で計算してください。)
- Pr5.20=1の場合は、指令フィルタや制振制御の設定は影響しません。

(注) 速度制御から位置制御への切り替え時などでは位置偏差を補正する処理が働くため上記の計算値と誤差が大きくなる場合があります。マージンを大きくとるなどで対応してください。

5) モータ可動範囲設定

位置制御時に、これまでに入力された位置指令の範囲から、Pr5.14「モータ可動範囲設定」で設定した回転量以上、モータ位置が行き過ぎたことを検知して、Err34.0「モータ可動範囲保護」を発生させます。

詳細は 6-2 項を参照してください。

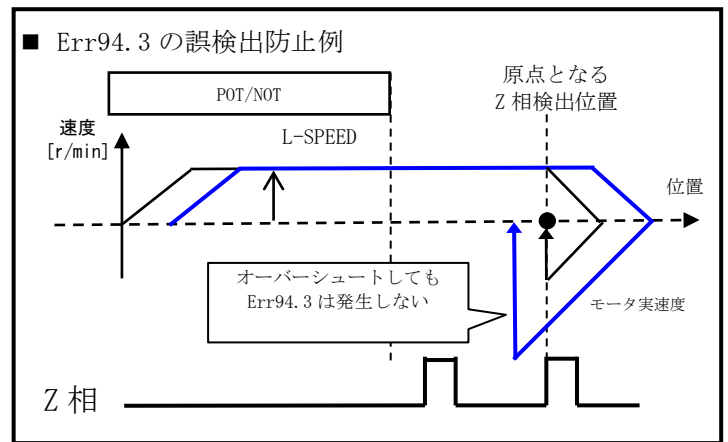
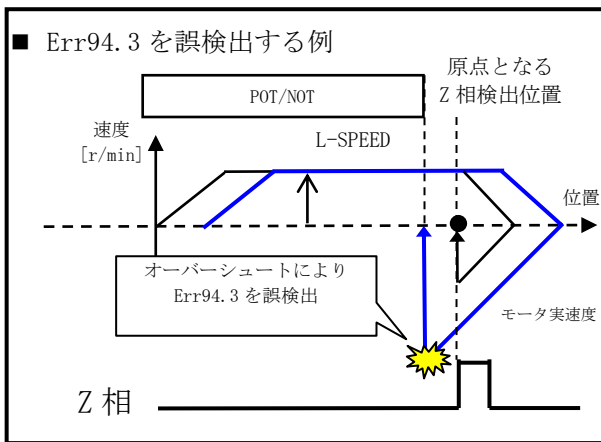
### 7-5 Z相を用いた原点復帰における保護機能設定について

以下のパラメータを設定した場合は、Z相を用いた原点復帰で原点となるZ相検出位置への戻り動作中に駆動禁止入力(POT、NOT)を検出ようになります。  
戻り動作中に駆動禁止入力検出された場合は、Err94.3(原点復帰異常2)を発生させることで、モータの通電を遮断して停止させる保護機能を有効化できます。

Pr7.41 bit7 「RTEX 機能拡張設定 5 Z相原点復帰戻り動作時駆動禁止入力検出設定」 = 1

(注意)

- パラメータが上記の値に設定されており、かつ駆動禁止入力(POT/NOT)近傍にあるZ相を原点とする場合は、原点となるZ相検出位置への戻り動作でオーバーシュートした場合に駆動禁止入力を検出してErr94.3を誤検出する可能性があります。  
その場合は駆動禁止入力から原点復帰完了位置となるZ相を離す必要があり、駆動禁止入力(POT/NOT)近傍で戻り動作を発生させないようにしてください。



- パラメータが上記の値に設定されていない場合、Z相を用いた原点復帰時の原点となるZ相検出位置への戻り動作における駆動禁止入力(POT/NOT)の検出が無効になります。

## (1) 関連するパラメータ

分類	No.	属性 *1)	パラメータ名称	設定 範囲	単位	機能
5	04 *2)	C	駆動禁止入力 設定	0~2	—	<p>駆動禁止入力(POT、NOT)入力の動作を設定します。 上位コントローラの仕様に応じて設定してください。 通常は、上位コントローラが動作を制御するので、1(無効)に設定するのが一般的です。</p> <p>0: POT→正方向駆動禁止、NOT→負方向駆動禁止として機能します。正方向動作時にPOTが入力されるとPr5.05「駆動禁止時シーケンス」に従い停止します。負方向時はNOT入力時に同様の動作をします。なお動作状態に関わらず駆動禁止方向のトルクはゼロとなります。</p> <p>1: POT、NOTは無効となり、動作に影響を与えません。</p> <p>2: POT/NOTどちらか片方の入力でErr38.0「駆動禁止入力保護」発生</p>
7	41	R	RTEX 機能拡張設定 5	-32768 ~32767	—	<p>bit0~6:未使用 0 固定にしてください</p> <p>bit7 : Z相原点復帰戻り動作時駆動禁止入力検出設定 0:無効 1:有効</p>

\*1) パラメータ属性については、9-1 項を参照してください。

\*2) プロファイル原点復帰動作中はPr5.04「駆動禁止入力設定」、Pr5.05「駆動禁止時シーケンス」の設定は一時的に無効となりますので、Pr7.41 bit7=1への設定を推奨します。  
 駆動禁止入力を使用せずプロファイル原点復帰機能をご使用になる場合は、汎用入力に駆動禁止入力(POT/NOT)を割り付けしないでください。Pr5.04=1とするだけでは無効となりません。  
 プロファイル原点復帰機能の詳細については技術資料のRTEX通信仕様編(7-5-7, 7-5-8, 7-5-9, 7-5-10, 7-5-11項)をご参照ください。

## (2) 関連する保護機能

エラー番号		名称	原因	処置
メイン	サブ			
94	3	原点復帰 異常保護 2	<ul style="list-style-type: none"> <li>Pr7.41「RTEX機能拡張設定 5」 bit7=1に設定された状態で、Z相を用いた原点復帰において、検出したZ相位置への戻り動作中に、正方向/負方向駆動禁止入力(POT/NOT)のいずれかがONになった。</li> <li>Z相を用いた原点復帰において、検出したZ相位置への戻り量が異常となった。</li> <li>アブソモードでの原点復帰動作において、Pr7.13「アブソ原点位置オフセット」のEEPROM書き込みに異常があった。</li> </ul> <p>(注) 機能拡張版 2 以前のバージョンでは非対応となります。</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Z相と正方向/負方向駆動禁止入力(POT/NOT)までの距離を広げる。</li> <li>安全性を確認した上でPr7.41のbit7「Z相原点復帰戻り動作時駆動禁止入力検出設定」=0(無効)とする。</li> <li>アラームクリアを実施し、再度原点復帰動作を実施する。それでも、表示が出てエラーが発生する場合、故障の可能性があります。使用を中断し、サーボアンプを交換してください。</li> <li>購入店へ調査(修理) 返却する。</li> </ul>

## 8. セーフティ機能

[A6NM] (品番末尾 : M) のみの機能です。[A6NL] (品番末尾 : L) では使用できません。

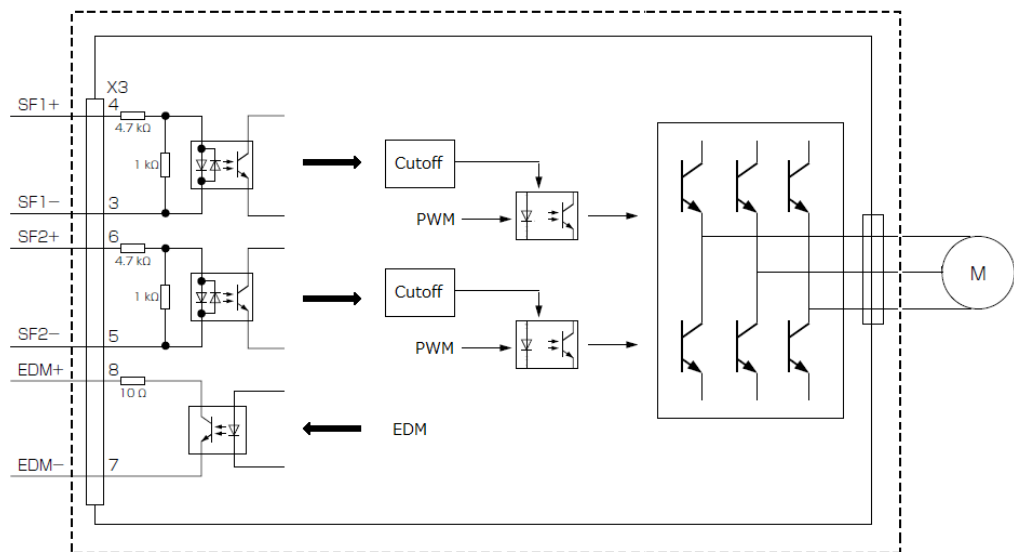
本サーボアンプはセーフティ機能を内蔵しています。

《A5NL シリーズからの変化点》

	MINAS-A5NL (セーフティ機能対応品)	MINAS-A6NL ([A6NM])	
STO動作時	アラーム発生する (Err30.0)	アラーム発生しない (7セグLEDは“St”)	
STO状態の 解除方法	STO要因の解除 かつ アラームクリア	STO状態遷移後に アラーム未発生の場合	STO状態遷移後に アラーム発生の場合
		STO要因の解除 かつ サーボオフ指令	STO要因/アラーム要因の解除 かつ アラームクリア

## 8-1 セーフトルクオフ (STO) 機能概要

セーフトルクオフ (以下、STO) 機能とは、セーフティ入力信号から、回路 (ハード) でサーボアンプ内部のパワートランジスタの駆動信号を強制的にオフすることでモータ電流を遮断し、モータの出力トルクをオフするセーフティ機能です。



STO機能が働くとサーボアンプはサーボレディ出力信号 (S-RDY) をオフにして、STO状態となり、前面パネルの表示が「St」となります。また、STO入力解除、かつ、サーボオン入力がOFFになったとき、自動的にサーボレディ状態へ遷移します。STO状態の場合、位置偏差は0クリア状態となります。



## 8-2 入出力信号仕様

## 8-2-1 セーフティ入力信号

- ・STO機能を動作させるセーフティ入力回路を2ch備えています。

分類	信号名	記号	コネクタ ピンNo.	内 容	制御モード		
					位置	速度	トルク
入 力	セーフティ 入力1	SF1+	X3-4	<ul style="list-style-type: none"> <li>・STO機能を動作させる入力1です。本入力により、パワートランジスタの上アーム駆動信号が遮断されます。</li> <li>・ご使用になる場合は、STO機能を動作させる時に、本入力回路のフォトカプラがOFFになるように接続してください。</li> </ul>	○		
		SF1-	X3-3				
	セーフティ 入力2	SF2+	X3-6	<ul style="list-style-type: none"> <li>・STO機能を動作させる入力2です。本入力により、パワートランジスタの下アーム駆動信号が遮断されます。</li> <li>・ご使用になる場合は、STO機能を動作させる時に、本入力回路のフォトカプラがOFFになるように接続してください。</li> </ul>	○		
		SF2-	X3-5				

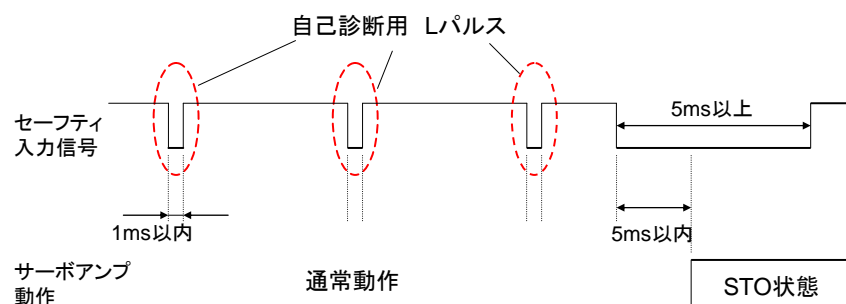
- ・セーフティ入力1、2いずれの場合も、入力後5ms以内にSTO機能が動作し、モータの出力トルクがオフされます。
- ・セーフティ入力1、2ともに同じ信号を入力してください。

## 注) 安全機器の自己診断用Lパルスについて

セーフティコントローラやセーフティセンサなどの安全機器を接続する場合、それらの安全出力信号には自己診断用Lパルスが含まれる場合があります。この自己診断用Lパルスによって誤ってSTO機能が動作することを防止するため、セーフティ入力回路には自己診断用Lパルスを除去するフィルタが内蔵されています。

このため、セーフティ入力信号のOFF時間が1ms以下の場合、セーフティ入力回路はこれをOFFとして認識しません。

確実にOFFを認識させるために、セーフティ入力信号は5ms以上OFF状態を継続してください。



### 8-2-2 外部デバイスモニタ（EDM）出力信号

- ・セーフティ入力信号の状態を外部デバイスによって監視するためのモニタ出力です。  
セーフティコントローラやセーフティセンサなどの安全機器の外部デバイスモニタ用端子に必ず接続してください。

分類	信号名	記号	コネクタ ピンNo.	内 容	制御モード		
					位置	速度	トルク
出力	EDM出力	EDM+	X3-8	・セーフティ機能の故障を検出するためのモニタ信号を出力します。	○		
		EDM-	X3-7				

- ・セーフティ入力信号とEDM出力信号の論理の関係は以下のとおりです。  
セーフティ入力1、2がともにOFF、すなわちセーフティ入力2chともSTO機能を動作している状態の時、EDM出力回路のフォトカプラがONします。

信号名	記号	フォトカプラ論理			
セーフティ入力	SF1	ON	ON	OFF	OFF
	SF2	ON	OFF	ON	OFF
EDM出力	EDM	OFF	OFF	OFF	ON

上記のフォトカプラ論理の状態（4つの状態全て）を外部デバイスでモニタすることにより、セーフティ入力回路およびEDM出力回路の故障を検出することが可能です。すなわち異常時には、セーフティ入力1、2が共にOFFしているにも関わらず、EDM出力回路のフォトカプラがONにならない、もしくは逆に、セーフティ入力1、2のいずれかもしくは両方がONしているにも関わらず、EDM出力回路のフォトカプラがONになってしまうといった状態が検出されます。

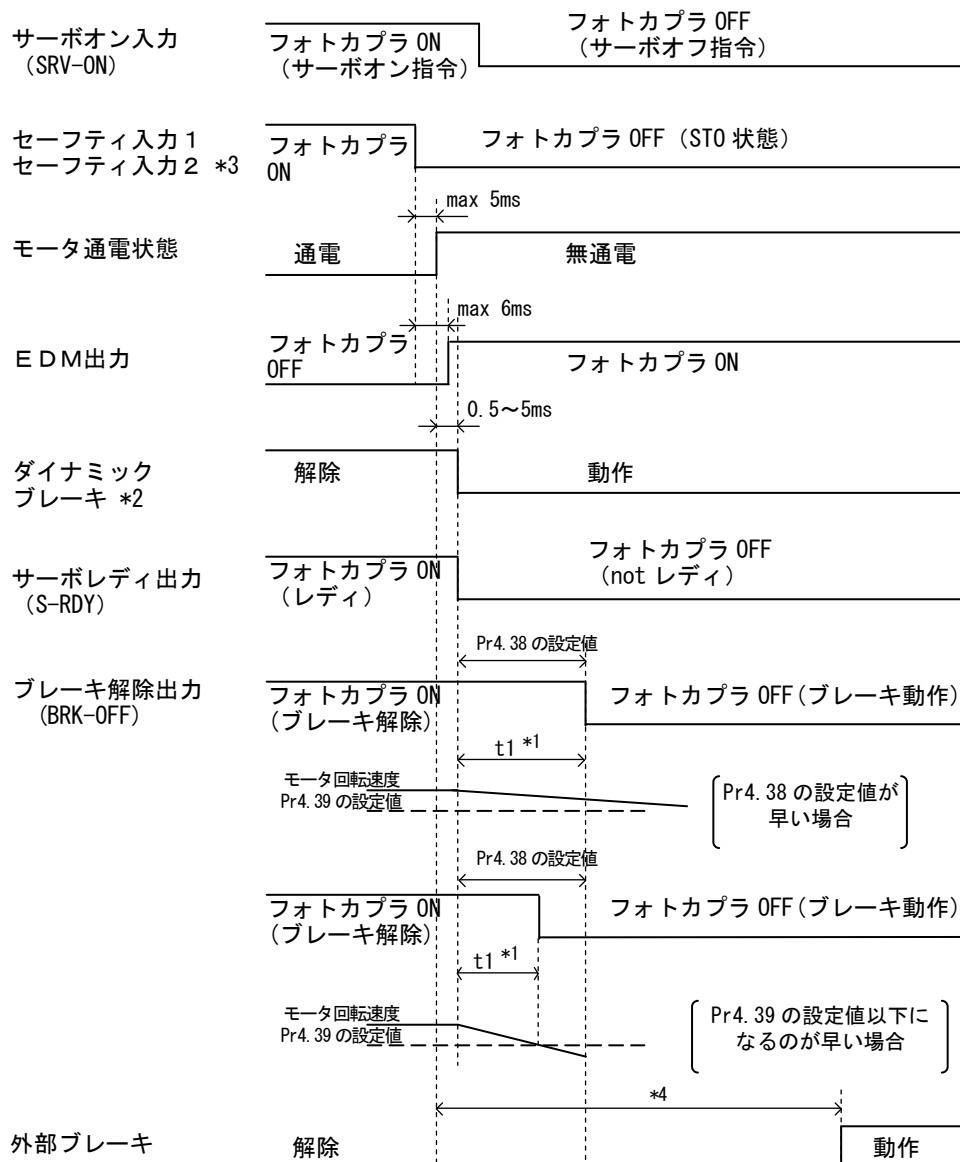
- ・セーフティ入力1、2信号の入力後、EDM出力信号が出力されるまでの遅延時間は最大6msです。

安全規格を満たすためには、EDM信号を上位装置で監視する必要があります。

- ・EDM信号の監視は、アンプ起動時、3ヶ月毎、またセーフティ入力時に必ず行ってください。

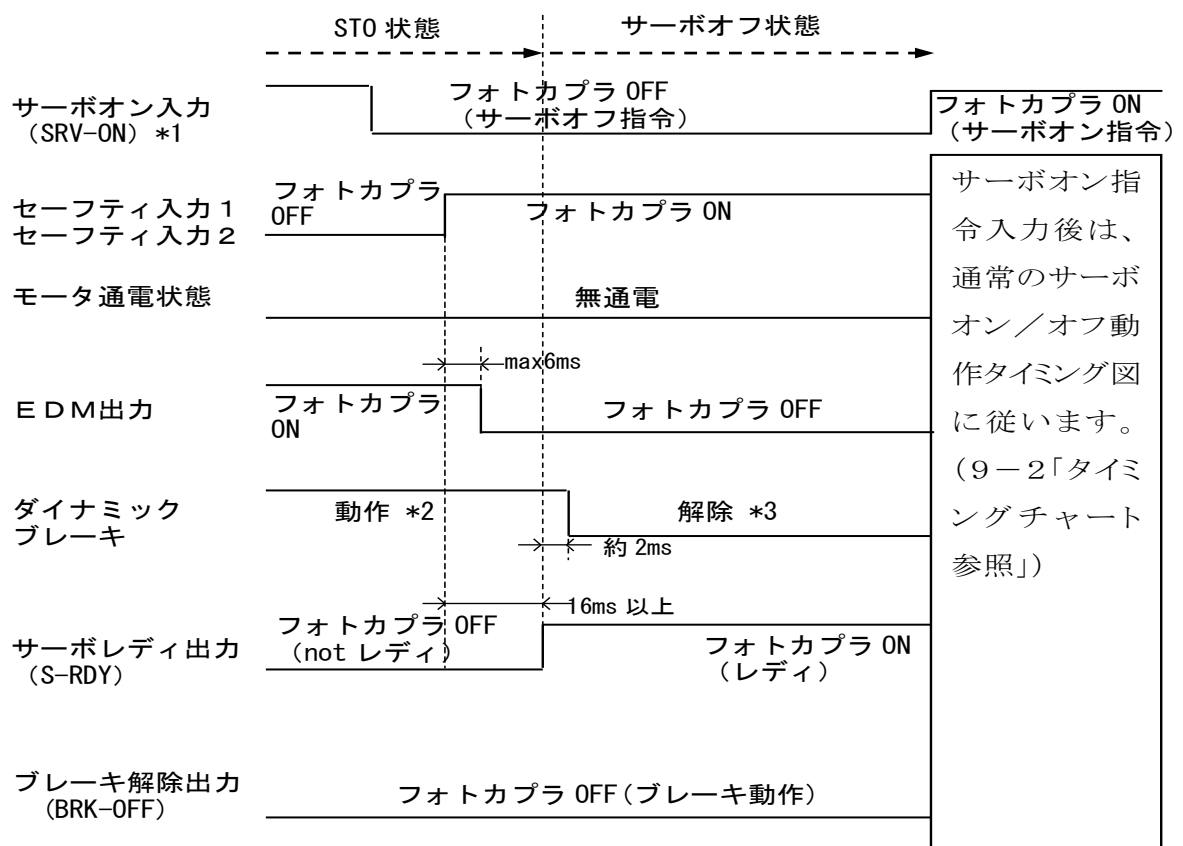
## 8-3 機能詳細

## 8-3-1 「STO状態」への動作タイミング図



- \*1. t1 は Pr4.38 「動作時メカブレーキ動作設定」の設定値、またはモータ回転速度が Pr4.39 「ブレーキ解除速度設定」以下になるまでの時間の早い方になります。
- \*2. ダイナミックブレーキは、Pr5.10 「アラーム時シーケンス」の設定に従います。  
(STO状態では、アラームが発生していても「アラーム時シーケンス」が適用されます。)
- \*3. STO機能を働かせる場合はセーフティ入力1、2を同時にOFFしてください。
- \*4. モータ通電遮断後、外部ブレーキが動作するまでの区間はサーボロックできませんので、垂直軸では落下が発生します。これが問題とならないように外部ブレーキを動作させてください。

## 8-3-2 「STO状態」からの復帰タイミング図



- \*1. サーボオン入力は必ず OFF の状態でセーフティ入力 1、2 のフォトカプラを ON に戻してください。セーフティ入力 1、2 のフォトカプラを ON に戻すと、自動的にサーボレディ状態に復帰します。(アラームクリアを行う必要はありません)
- \*2. この状態は STO 状態のため、ダイナミックブレーキは Pr5.10 「アラーム時シーケンス」に従います。(アラームが発生していなくても「アラーム時シーケンス」が適用されます。)
- \*3. この状態は通常のサーボオフ状態のため、ダイナミックブレーキは Pr5.06 「サーボオフ時シーケンス」に従います。

## 8-4 接続例

## 《接続時の注意点》

- ・接続するセーフティデバイスによっては、アンプの電源を先に入れる必要があります。  
このとき、アンプはA5シリーズではアラーム状態に、A6シリーズではSTO状態になります。

アラーム状態もしくはSTO状態からの復帰方法は以下のとおりになります。

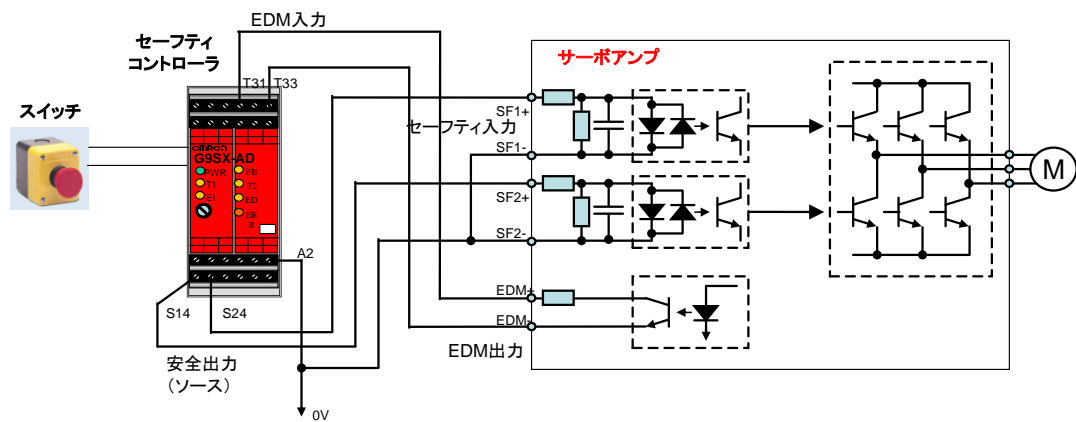
## 《A5シリーズ》

- ① サーボオン入力をOFFにする。
- ② セーフティ入力1、2のフォトカプラをONに戻す。
- ③ アラームを解除する。

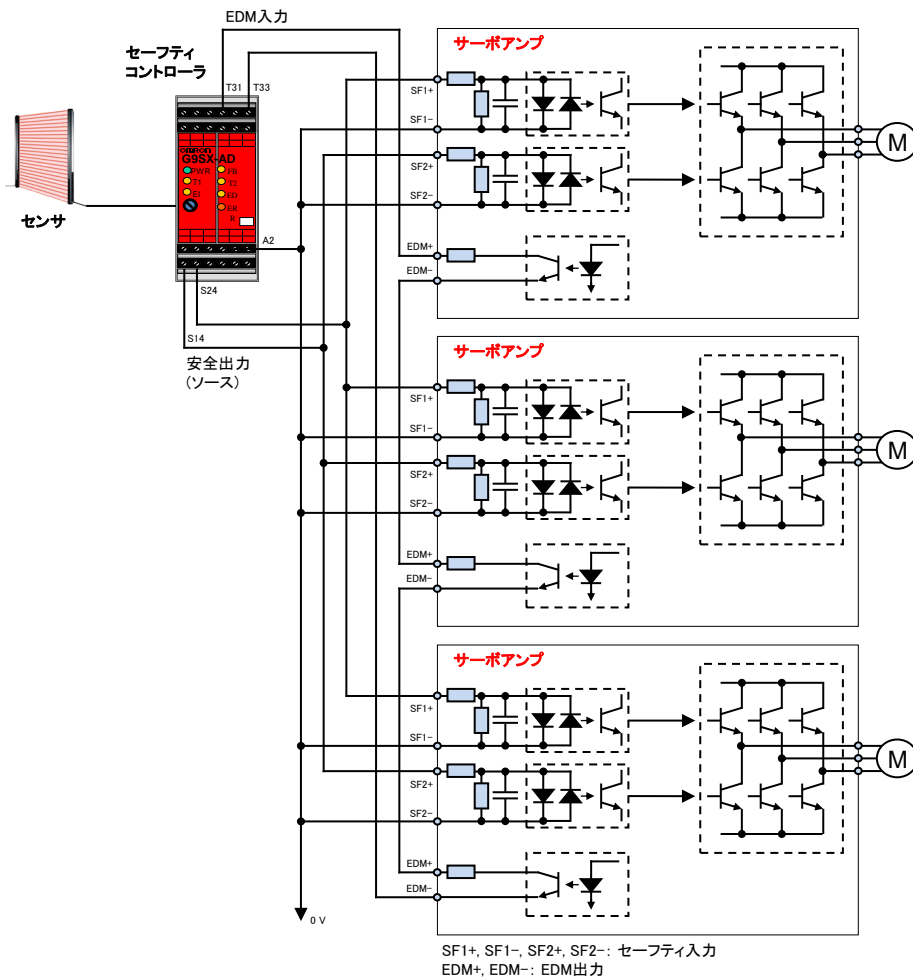
## 《A6シリーズ》

- ① サーボオン入力をOFFにする。
  - ② セーフティ入力1、2のフォトカプラをONに戻す。
- ※自動的にサーボレディ状態に復帰します。

## 8-4-1 セーフティコントローラとの接続例



## 8-4-2 複数軸使用時の接続例



- ・安全出力（ソース）の1chあたり必要な電流容量：5×接続軸数(mA)
- ・DC 24 V許容電源電圧：24 V±15 %
- ・最大接続可能軸数：8軸 \*1

\*1. 値は参考値となります。

EDM出力を直列接続する場合には、内蔵フォトカプラのコレクタ飽和電圧  $V_{ce(sat)}$  が約 1V あるため、最大接続可能軸数が制限されます。なお、この  $V_{ce(sat)}$  はコレクタ電流によっても変化します。また、SF入力には1回路あたり約 5mA 流れるので、接続軸数が多くなるとこの電流も比例的に増大します。セーフティコントローラ側の最大出力電流を超えないように接続軸数を制限する必要があります。

## 8-5 安全上のご注意

- S T O機能を使用する際は、必ず装置でのリスクアセスメントを実施し、システムとしての安全要求事項を満足することを確認してください。  
安全要求機能を満たさない状態での使用は、場合により人身事故に至ることがあります。
- S T O機能が働いている場合でも以下の危険性があるため、必ずリスクアセスメントの中で安全性を考慮してください。  
誤った使用は、場合により人身事故に至ることがあります。
  - ・ 外力がある場合（例えば垂直軸での重力など）はモータが動きますので、保持が必要な場合は別途外部ブレーキなどの手段を講じてください。なお、ブレーキ付きサーボモータのブレーキは保持専用で、制動用途には使用できませんので注意してください。
  - ・ また、外力がない場合でも、パラメータ Pr5.10「アラーム時シーケンス」でフリーラン（ダイナミックブレーキ無効）に設定されている場合、モータはフリーランとなり停止距離が長くなります。これが問題とならないようにしてください。  
（S T O状態では、アラームが発生していなくても「アラーム時シーケンス」が適用されます。）
  - ・ パワートランジスタの故障などにより、電気角で 180 度程度モータが動く可能性があります。これが問題とならないようにしてください。
  - ・ S T O機能ではモータへの通電は遮断されますが、サーボアンプへの通電は遮断されず、電氣的な絶縁も行われません。サーボアンプの保守などの際は、別途サーボアンプへの通電を遮断するなどの手段を講じてください。
- E D M出力信号は安全出力ではありません。故障監視機能以外の用途には使用しないでください。  
誤った使用は、場合により人身事故に至ることがあります。
- ダイナミックブレーキ及び外部ブレーキ解除信号出力は安全関連部ではありません。システムの設計ではS T O状態時に外部ブレーキ解除が故障しても危険な状態にならないことを確認してください。  
誤った使用は、場合により人身事故に至ることがあります。
- S T O機能を使用する際は、安全規格に適合した機器を接続してください。  
安全規格に適合していない機器の使用は、場合により人身事故に至ることがあります。

## 9. その他

## 9-1 パラメーター一覧

属性はパラメータ変更内容が有効となる条件を示します。

A：常時有効

B：モータ動作中および指令払い出し中の変更は禁止

※モータ動作中および指令払い出し中に変更した場合の反映タイミングは不定です。

C：制御電源リセット、もしくはRTEX通信のリセットコマンドのソフトリセットモード、もしくは属性Cパラメータ有効化モード実行後に有効

R：制御電源リセット、もしくはRTEX通信のリセットコマンドのソフトリセットモード実行後に有効  
※RTEX通信のリセットコマンドの属性Cパラメータ有効化モード実行では有効となりません。

RO：リードオンリーで通常のパラメータ変更手順では変更できません。

## 9-1-1 分類0：基本設定

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連制御 モード	関連
0	00	動作方向設定	—	0~1	2	指令方向とモータ動作方向の関係を設定します。 0：指令方向 正=フィードバックスケール 負 1：指令方向 正=フィードバックスケール 正	C	全て	4-1
	01	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	02	リアルタイムオートチューニング <sup>*</sup> 設定	—	0~6	2	リアルタイムオートチューニング <sup>*</sup> の動作モードを設定します。	B	全て	5-1-1 5-1-3
	03	リアルタイムオートチューニング <sup>*</sup> 機械剛性設定	—	0~31	2	リアルタイムオートチューニング <sup>*</sup> 実行時の機械剛性を設定します。	B	全て	5-1-1 5-1-3
	04	イナーシャ比	%	0~10000	2	モータのイナーシャに対する負荷イナーシャの比を設定します。	B	全て	—
	08	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	09	電子ギア分子	—	0~2 <sup>30</sup>	4	電子ギア比の分子を設定します。	C	全て	4-2-2
	10	電子ギア分母	—	1~2 <sup>30</sup>	4	電子ギア比の分母を設定します。	C	全て	4-2-2
	11	パルス出力分周分子	—	1~ 2097152	4	パルス出力分周機能の分子を設定します。	R	全て	4-2-5
	12	パルス出力論理反転	—	0~3	2	パルス再生出力のB相論理を選択します。	R	全て	4-2-5
	13	第1トルクリミット	%	0~500	2	モータの出力トルクの第1リミット値を設定します。 また、実際の印加トルクは適用モータの最大トルクリミットで制限されます（パラメータ値は制限されません）。 なお、適用モータの最大トルクリミットは下記式で計算できます。 最大トルクリミット[%] $=100 \times \text{Pr}9.07 / (\text{Pr}9.06 \times \sqrt{2})$	B	全て	6-1 7-4
	14	位置偏差過大設定	指令 単位	0~2 <sup>30</sup>	4	位置偏差過大設定範囲を設定します。設定値0でErr24.0「位置偏差過大保護」の検出が無効になります。単位はPr5.20「位置設定単位選択」に従います。	A	位置	7-4
	15	メーカー使用	—	—	—	1 固定にしてください。	—	—	—
	16	回生抵抗外付け設定	—	0~3	2	回生抵抗に関する設定を行います。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	C	全て	4-5
	17	外付け回生抵抗 負荷率選択	—	0~4	2	外付け回生抵抗に対する負荷率演算の種類を選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	C	全て	4-5
	18	メーカー使用	—	—	2	0固定にしてください。	—	—	—
	21	メーカー使用	—	—	2	0固定にしてください。	—	—	—



## 9-1-2 分類1：ゲイン調整

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連制御 モード	関連
1	00	第1位置ループゲイン	0.1/s	0～ 30000	2	第1位置ループのゲインを設定します。	B	位置	5-2
	01	第1速度ループゲイン	0.1Hz	1～ 32767	2	第1速度ループゲインを設定します。	B	全て	5-2
	02	第1速度ループ積分 時定数	0.1ms	1～ 10000	2	第1速度ループ積分時定数を設定します。 設定値 9999 で積分を保持します。 設定値10000 で無効になります。	B	全て	5-2
	03	第1速度検出フィルタ	—	0～5	2	第1速度検出フィルタを6段階で設定します。	B	全て	5-2
	04	第1トルクフィルタ時定数	0.01ms	0～2500	2	第1トルクフィルタの時定数を設定します。	B	全て	5-2
	05	第2位置ループゲイン	0.1/s	0～ 30000	2	第2位置ループのゲインを設定します。	B	位置	5-2
	06	第2速度ループゲイン	0.1Hz	1～ 32767	2	第2速度ループゲインを設定します。	B	全て	5-2
	07	第2速度ループ積分 時定数	0.1ms	1～ 10000	2	第2速度ループ積分時定数を設定します。 設定値 9999 で積分を保持します。 設定値 10000 で無効になります。	B	全て	5-2
	08	第2速度検出フィルタ	—	0～5	2	第2速度検出フィルタを6段階で設定します。	B	全て	5-2
	09	第2トルクフィルタ時定数	0.01ms	0～2500	2	第2トルクフィルタの時定数を設定します。	B	全て	5-2
	10	速度フィードフォワード ゲイン	0.1%	0～4000	2	速度フィードフォワードゲインを設定します。	B	位置	5-2-8
	11	速度フィードフォワード フィルタ	0.01ms	0～6400	2	速度フィードフォワードフィルタの時定数を設定します。 *2 自由度制御時は無効となります。	B	位置	5-2-8
	12	トルクフィードフォワード ゲイン	0.1%	0～2000	2	トルクフィードフォワードゲインを設定します。	B	全て	5-2-8
	13	トルクフィードフォワード フィルタ	0.01ms	0～6400	2	トルクフィードフォワードフィルタを設定します。	B	全て	5-2-8
	14	第2ゲイン設定	—	0～1	2	ゲイン切替機能を用いて、最適チューニングを行う 場合に設定します。	B	全て	5-2-4
	15	位置制御切替モード	—	0～10	2	位置制御のゲイン切替条件を選択します。	B	位置	5-2-4
	16	位置制御切替時間	0.1ms	0～ 10000	2	第2ゲインから第1ゲインへ切替える時の遅延時 間を設定します。	B	位置	5-2-4
	17	位置制御切替レベル	—	0～ 20000	2	ゲイン切替レベルを設定します。	B	位置	5-2-4
	18	位置制御切替時 ヒステリシス	—	0～ 20000	2	ゲイン切替時のヒステリシスを設定します。	B	位置	5-2-4
	19	位置ゲイン切替時間	0.1ms	0～ 10000	2	ゲイン切替時の位置ゲインの切替時間を設定します。	B	位置	5-2-4
	20	速度制御切替モード	—	0～5	2	速度制御のゲイン切替条件を選択します。	B	速度	5-2-4
	21	速度制御切替時間	0.1ms	0～ 10000	2	第2ゲインから第1ゲインへ切替える時の遅延時 間を設定します。	B	速度	5-2-4
	22	速度制御切替レベル	—	0～ 20000	2	ゲイン切替レベルを設定します。	B	速度	5-2-4
	23	速度制御切替時 ヒステリシス	—	0～ 20000	2	ゲイン切替時のヒステリシスを設定します。	B	速度	5-2-4
	24	トルク制御切替モード	—	0～3	2	トルク制御のゲイン切替条件を選択します。	B	トルク	5-2-4
	25	トルク制御切替時間	0.1ms	0～ 10000	2	第2ゲインから第1ゲインへ切替える時の遅延時 間を設定します。	B	トルク	5-2-4
	26	トルク制御切替レベル	—	0～ 20000	2	ゲイン切替レベルを設定します。	B	トルク	5-2-4
	27	トルク制御切替時 ヒステリシス	—	0～ 20000	2	ゲイン切替時のヒステリシスを設定します。	B	トルク	5-2-4

(続く)



## 9-1-3 分類2：振動抑制機能

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連制御 モード	関連
2	00	適応フィルタモード設定	—	0～6	2	適応フィルタの動作を設定します。	B	位置、速度	5-1-2
	01	第1ノッチ周波数	Hz	50～ 5000	2	第1の共振抑制ノッチフィルタのノッチ周波数を設定します。 マシンの共振周波数に一致させて使用します。	B	全て	5-2-5
	02	第1ノッチ幅選択	—	0～20	2	第1の共振抑制ノッチフィルタのノッチ幅を設定します。	B	全て	5-2-5
	03	第1ノッチ深さ選択	—	0～99	2	第1の共振抑制ノッチフィルタのノッチ深さを設定します。	B	全て	5-2-5
	04	第2ノッチ周波数	Hz	50～ 5000	2	第2の共振抑制ノッチフィルタのノッチ周波数を設定します。 マシンの共振周波数に一致させて使用します。	B	全て	5-2-5
	05	第2ノッチ幅選択	—	0～20	2	第2の共振抑制ノッチフィルタのノッチ幅を設定します。	B	全て	5-2-5
	06	第2ノッチ深さ選択	—	0～99	2	第2の共振抑制ノッチフィルタのノッチ深さを設定します。	B	全て	5-2-5
	07	第3ノッチ周波数	Hz	50～ 5000	2	第3の共振抑制ノッチフィルタのノッチ周波数を設定します。 マシンの共振周波数に一致させて使用します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	08	第3ノッチ幅選択	—	0～20	2	第3の共振抑制ノッチフィルタのノッチ幅を設定します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	09	第3ノッチ深さ選択	—	0～99	2	第3の共振抑制ノッチフィルタのノッチ深さを設定します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	10	第4ノッチ周波数	Hz	50～ 5000	2	第4の共振抑制ノッチフィルタのノッチ周波数を設定します。 マシンの共振周波数に一致させて使用します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	11	第4ノッチ幅選択	—	0～20	2	第4の共振抑制ノッチフィルタのノッチ幅を設定します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	12	第4ノッチ深さ選択	—	0～99	2	第4の共振抑制ノッチフィルタのノッチ深さを設定します。 適応ノッチ有効時は自動設定されます。	B	全て	5-1-2 5-2-5
	13	制振フィルタ切替選択	—	0～6	2	制振フィルタを切り替えて使用する場合にその切替方法を選択します。	B	位置	5-2-6 5-2-7
	14	第1制振周波数	0.1Hz	0～3000	2	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第1制振周波数を設定します。 設定値は5(=0.5Hz)以上から有効となります。	B	位置	5-2-6
	15	第1制振フィルタ設定	0.1Hz	0～1500	2	第1制振制御機能の微調整を行います。 トルク飽和が生じる場合は小さく、応答性を高めたい場合は大きく設定します。	B	位置	5-2-6
	16	第2制振周波数	0.1Hz	0～3000	2	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第2制振周波数を設定します。 設定値は5(=0.5Hz)以上から有効となります。	B	位置	5-2-6
	17	第2制振フィルタ設定	0.1Hz	0～1500	2	第2制振制御機能の微調整を行います。 トルク飽和が生じる場合は小さく、応答性を高めたい場合は大きく設定します。	B	位置	5-2-6
	18	第3制振周波数	0.1Hz	0～3000	2	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第3制振周波数を設定します。 設定値は5(=0.5Hz)以上から有効となります。	B	位置	5-2-6
	19	第3制振フィルタ設定	0.1Hz	0～1500	2	第3制振制御機能の微調整を行います。 トルク飽和が生じる場合は小さく、応答性を高めたい場合は大きく設定します。	B	位置	5-2-6
	20	第4制振周波数	0.1Hz	0～3000	2	負荷先端の振動を抑制する制振制御の第4制振周波数を設定します。 設定値は5(=0.5Hz)以上から有効となります。	B	位置	5-2-6
	21	第4制振フィルタ設定	0.1Hz	0～1500	2	第4制振制御機能の微調整を行います。 トルク飽和が生じる場合は小さく、応答性を高めたい場合は大きく設定します。	B	位置	5-2-6

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連制御 モード	関連
2	22	指令 スムージングフィルタ	0.1ms	0～ 10000	2	<p>【位置制御時】</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>従来制御時 (Pr6.47 bit0=0) 位置指令に対する1次遅れフィルタ時定数を設定します。</li> <li>2自由度制御時 (Pr6.47 bit0=1) 指令応答フィルタの時定数となります。 最大値は2000 (=200.0ms) で制限されます。*1</li> </ul> <p>【速度制御時】</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>従来制御時 (Pr6.47 bit0=0) 本設定は無視されます。</li> <li>2自由度制御時 (Pr6.47 bit0=1) 指令応答フィルタの時定数となります。 最大値は640 (=64.0ms) で制限されます。*1</li> </ul> <p>*1 パラメータ値そのものは制限されず、アンプ内部での適用値が制限されます。減衰項は Pr6.49 「指令応答フィルタ/調整フィルタ減衰項設定」 で設定します。</p>	B	位置、速度	4-2-3 5-2-14 5-2-15
	23	指令 FIR フィルタ	0.1ms	0～ 10000	2	位置指令に対する FIR フィルタ時定数を設定します。	B	位置	4-2-3
	24	第5ノッチ周波数	Hz	50～ 5000	2	第5の共振抑制ノッチフィルタのノッチ周波数を設定します。 マシンの共振周波数に一致させて使用します。	B	全て	5-2-5
	25	第5ノッチ幅選択	—	0～20	2	第5の共振抑制ノッチフィルタのノッチ幅を設定します。	B	全て	5-2-5
	26	第5ノッチ深さ選択	—	0～99	2	第5の共振抑制ノッチフィルタのノッチ深さを設定します。	B	全て	5-2-5
	27	第1制振幅設定	—	0～1000	2	第1制振制御機能の微調整を行います。	B	位置	5-2-6
	28	第2制振幅設定	—	0～1000	2	第2制振制御機能の微調整を行います。	B	位置	5-2-6
	29	第3制振幅設定	—	0～1000	2	第3制振制御機能の微調整を行います。	B	位置	5-2-6
	30	第4制振幅設定	—	0～1000	2	第4制振制御機能の微調整を行います。	B	位置	5-2-6
	31	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	32	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	33	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	34	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	35	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	36	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	37	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—

## 9-1-4 分類3：速度・トルク制御／スケール

分類	No	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連制御 モード	関連
3	04	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	05	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	12	加速時間設定	ms/ (1000r/min)	0～ 10000	2	速度指令に対する加速処理における加速時間を設定します。	B	速度	4-3-3
	13	減速時間設定	ms/ (1000r/min)	0～ 10000	2	速度指令に対する減速処理における減速時間を設定します。	B	速度	4-3-3
	14	S字加減速設定	ms	0～ 1000	2	速度指令の加減速処理に対する S 字時間を設定します。	B	速度	4-3-3
	17	速度制限選択	—	0～1	2	速度制限値を選択します。	B	トルク	4-4-1
	21	速度制限値 1	r/min	0～ 20000	2	速度制限値を設定します。 また、内部値は Pr5.13「過速度レベル設定」、Pr6.15「第2 過速度レベル設定」、Pr9.10「最大過速度レベル」のうち、最も小さな設定速度で制限されます。	B	トルク	4-4-1
	22	速度制限値 2	r/min	0～ 20000	2	Pr3.17「速度制限選択」=1 設定時、SL_SW が 1 の場合の速度制限値を設定します。 また、内部値は Pr5.13「過速度レベル設定」、Pr6.15「第2 過速度レベル設定」、Pr9.10「最大過速度レベル」のうち、最も小さな設定速度で制限されます。	B	トルク	4-4-1
	23	フィードバック スケールタイプ 選択	—	0～6	2	フィードバックスケールタイプを選択します。 0：AB 相出力タイプ 1：シリアル通信タイプ（インクリ仕様） 2：シリアル通信タイプ（アブソルニア仕様） 3：メーカー使用 4：メーカー使用 5：メーカー使用 6：シリアル通信タイプ（アブソロータリ仕様）	R	全て	4-6-1 4-7
	24	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	25	メーカー使用	—	—	—	1 固定にしてください。	—	—	—
	26	フィードバック スケール& CS 方向反転	—	0～3	2	フィードバックスケールフィードバックパルスと CS 信号の極性を設定します。	R	全て	4-7
	27	フィードバック スケール Z 相断線 検出無効	—	0～1	2	AB 相出力タイプのフィードバックスケール使用時に Z 相の断線検出の有効／無効を設定します。 0：有効 1：無効	R	全て	—
	28	メーカー使用	—	—	—	1 固定にしてください。	—	—	—
	29	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	32	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—

## 9-1-5 分類4：I/Oモニタ設定

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御点	関連
4	00	SI1 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI1 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	01	SI2 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI2 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	02	SI3 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI3 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	03	SI4 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI4 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	04	SI5 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI5 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	05	SI6 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI6 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	06	SI7 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI7 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	07	SI8 入力選択	—	0~00FFFFFFh	4	SI8 の機能と論理を設定します。	C	全て	2-4-1
	10	S01 出力選択	—	0~00FFFFFFh	4	S01 の機能割り付けを設定します。	C	全て	2-4-2
	11	S02 出力選択	—	0~00FFFFFFh	4	S02 の機能割り付けを設定します。	C	全て	2-4-2
	12	S03 出力選択	—	0~00FFFFFFh	4	S03 の機能割り付けを設定します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	C	全て	2-4-2
	16	アナログモタ1 種類	—	0~28	2	アナログモタ1 の種類を選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-4
	17	アナログモタ1 出力ゲイン	—	0~ 214748364	4	アナログモタ1 の出力ゲインを選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-4
	18	アナログモタ2 種類	—	0~28	2	アナログモタ2 の種類を選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-4
	19	アナログモタ2 出力ゲイン	—	0~ 214748364	4	アナログモタ2 の出力ゲインを選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-4
	21	アナログモタ出力設定	—	0~2	2	アナログモタ出力電圧方式を選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-4
	22	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	23	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	24	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	31	位置決め完了範囲	指令 単位	0~2097152	4	位置決め完了信号 (INP) の許容パルス 数を設定します。 単位は Pr5.20 「位置設定単位選択」 に従います。	A	位置	4-2-4
	32	位置決め完了出力 設定	—	0~10	2	位置決め完了出力の判定条件を設定 します。	A	位置	4-2-4
	33	INP ホールド時間	ms	0~30000	2	INP ホールド時間を設定します。	A	位置	4-2-4
	34	ゼロ速度	r/min	10~20000	2	ゼロ速度 (ZSP) の検出閾値を設定し ます。	A	全て	2-4-2
	35	速度一致幅	r/min	10~20000	2	速度一致出力 (V-COIN) の検出閾値 を、速度指令と実速度との差分で設 定します。	A	速度 トルク	4-3-2
	36	到達速度	r/min	10~20000	2	速度到達出力 (AT-SPEED) の検出閾 値を設定します。	A	速度 トルク	4-3-1
	37	停止時カブレキ動作設定	ms	0~10000	2	停止時カブレキ動作時間を設定します。	B	全て	9-2-3
	38	動作時カブレキ動作設定	ms	0~32000	2	動作時カブレキ動作時間を設定します。	B	全て	9-2-4 9-2-5
	39	ブレキ解除速度設定	r/min	30~3000	2	動作時カブレキ出力判定の速度閾値 を設定します。	B	全て	9-2-4 9-2-5
	40	警告出力選択 1	—	0~40	2	警告出力 1 で出力する警告の種類を 選択します。	A	全て	7-3
	41	警告出力選択 2	—	0~40	2	警告出力 2 で出力する警告の種類を 選択します。	A	全て	7-3
	42	第2位置決め完了範囲	指令 単位	0~2097152	4	位置決め完了信号 2 (INP2) の許容パ ルス数を設定します。 単位は Pr5.20 「位置設定単位選択」 に従います。	A	位置	4-2-4

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御ビット	関連
4	44	位置コンパア出力 パルス幅設定	0.1ms	0～32767	2	位置コンパア時に出力する信号のパルス 幅を設定します。 0 の時は信号は出力されません。	R	全て	6-5
	45	位置コンパア出力 極性選択	—	0～7	2	位置コンパア出力の極性を出力端子毎 にビットで設定します。 ・設定ビット bit0 : S01、OCMP1 bit1 : S02、OCMP2 bit2 : S03、OCMP3 ・各設定ビットの設定値 0 : パルス出力中に S01～3 は出力 フォトプラが ON に、OCMP1～3 は Lレベルにそれぞれなります。 1 : パルス出力中に S01～3 は出力 フォトプラが OFF に、OCMP1～3 は Hレベルにそれぞれなります。 基本的には0 で使用してください。 ※V 枠では S03 は使用しないでくだ さい。	R	全て	6-5
	47	パルス出力選択	—	0～1	2	パルス再生出力/位置コンパア出力端子か ら出力する信号を選択します。 0 : フォットバックスケール出力信号 1 : 位置コンパア出力信号	R	全て	4-2-5 6-5
	48	位置コンパア値 1	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア1用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	49	位置コンパア値 2	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア2用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	50	位置コンパア値 3	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア3用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	51	位置コンパア値 4	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア4用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	52	位置コンパア値 5	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア5用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	53	位置コンパア値 6	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア6用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	54	位置コンパア値 7	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア7用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	55	位置コンパア値 8	指令 単位	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア8用の比較値を設定します。	A	全て	6-5
	56	位置コンパア出力 遅延補償量	0.1us	-32768～ 32767	2	回路による位置コンパア出力の遅延を 補償します。	B	全て	6-5
	57	位置コンパア出力 割付け設定	—	-2147483648 ～2147483647	4	位置コンパア1～8 と対応する出力端子を ビットで設定します。 1 つの出力端子に複数の位置コンパア値を 設定することができます。 ・設定ビット bit0～3 : 位置コンパア1 bit4～7 : 位置コンパア2 bit8～11 : 位置コンパア3 bit12～15 : 位置コンパア4 bit16～19 : 位置コンパア5 bit20～23 : 位置コンパア6 bit24～27 : 位置コンパア7 bit28～31 : 位置コンパア8 ・各設定ビットの設定値 0000b : 出力無効 0001b : S01、OCMP1 に割り当て 0010b : S02、OCMP2 に割り当て 0011b : S03、OCMP3 に割り当て 上記以外 : ノーマル使用 (設定しないでください) ※V 枠では S03 は使用しないでくだ さい。	R	全て	6-5

## 9-1-6 分類5：拡張設定

分類	No	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御モード	関連
5	03	パルス出力分周分母	—	0~8388608	4	1 回転あたりの出力パルス数が整数にならない用途では本設定値を0以外に設定し、Pr0.11 を分周分子、Pr5.03 を分周分母として分周比で設定することができます。従いまして、上位側が4 通倍処理でパルスカウントをした場合は下記となります。 1 回転あたりのパルス出力分解能 = (Pr0.11 設定値 / Pr5.03 設定値) × フィードバックスケール分解能	R	全て	4-2-5
	04	駆動禁止入力設定	—	0~2	2	正方向／負方向駆動禁止入力の動作を設定します。	C	全て	6-3-1 7-5
	05	駆動禁止時シーケンス	—	0~2	2	駆動禁止入力時のシーケンスを設定します。	C	全て	6-3-1 7-4
	06	サーボオフ時シーケンス	—	0~9	2	サーボオフ時のシーケンスを設定します。	B	全て	6-3-2
	07	主電源オフ時シーケンス	—	0~9	2	主電源ACオフ時のシーケンスを設定します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	B	全て	6-3-3
	08	主電源オフ時 LVトリップ 選択	—	0~3	2	主電源アラム時にLVトリップするか、サーボオフするかを選択します。 また、主電源遮断状態がPr7.14 で設定された時間以上継続した場合の主電源オフ警告検出の条件を設定します。 bit0 0 : Pr5.07 の設定に従いサーボオフし、その後主電源再投入でサーボに復帰 1 : Err13.1 「主電源不足電圧保護」検出 bit1 0 : 主電源オフ警告はサーボオン状態のみ検出 1 : 主電源オフ警告は常時検出 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	B	全て	6-3-3
	09	主電源オフ検出時間	ms	20~2000 *1)	2	主電源アラム検出時間を設定します。 設定値 2000 の場合は主電源オフ検出は無効となります。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	C	全て	6-3-3
	10	アラム時シーケンス	—	0~7	2	アラム時のシーケンスを設定します。	B	全て	6-3-4 6-3-5 6-3-6
	11	即時停止時 トルク設定	%	0~500	2	即時停止時用のトルクリミットを設定します。 0 を設定した場合は通常のトルクリミットが使用されます。	B	全て	6-3-1 6-3-2 6-3-3 6-3-5
	12	オーバーロードレベル 設定	%	0~500	2	オーバーロードレベルを設定します。設定値 0 の場合は115%になります。 また、内部値は115%で制限されます。	A	全て	—
	13	過速度レベル設定	r/min	0~20000	2	Err26.0 「過速度保護」の検出レベルを設定します。 モータ速度が本設定値を超えるとErr26.0 「過速度保護」が発生します。 設定値0 の場合はPr9.10 「最大過速度レベル」の設定値でErr26.0 が発生します。 Pr9.10 を超える設定値の場合はPr9.10 で飽和されます。	A	全て	6-3-5 7-4
	14	モータ可動範囲 設定	0.1磁極 ピッチ	0~1000	2	位置指令入力範囲に対するモータ動作可能範囲を設定します。 本設定値を超えた場合は、Err34.0 「モータ可動範囲設定異常保護」が発生します。 設定値0 の場合、保護機能は無効になります。 また、6-2項の注意事項に示す各条件においても、保護機能は無効になります。	A	位置	6-2 7-4
	15	制御入力信号 読み込み設定	—	0~3	2	制御入力信号の読み込み周期を選択します。 0:0.25ms, 1:0.5ms, 2:1ms, 3:2ms ただし、POT/NOT/HOME を原点基準トリガとして使用する場合、および外部タッチ入力1/2/3 (EXT1/2/3) は除きます。 (注)MINAS-A5N シリーズとは読み込み周期が異なります。	C	全て	—

\*1 本設定値を出荷値よりも小さい値でご使用になる場合は、お客様の電源環境でのマッチング確認をお願いします。

(続く)



分類	No	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
5	20	位置設定単位選択	—	0~1	2	位置決め完了範囲、位置偏差過大警告設定の 設定単位を選択します。 0：指令単位 1：フィードバックスケール単位 (注)RTEX通信ステータスの位置決め完了の検出閾値 は本設定値に関わらず常に指令単位とな ります。	C	位置	7-3 7-4 4-2-4
	21	トルクリミット選択	—	0~4	2	正方向／負方向のトルクリミット選択方式を設定し ます。 0を設定した場合は内部で1に設定されます。	B	位置、速度	6-1
	22	第2トルクリミット	%	0~500	2	モータの出力トルクの第2リミット値を設定 します。 また、実際の印加トルクは適用モータの最大ト ルクリミットで制限されます（パラメータ値は 制限されません）。 なお、適用モータの最大トルクリミットは下記 式で計算できます。 最大トルクリミット[%] $=100 \times \text{Pr}9.07 / (\text{Pr}9.06 \times \sqrt{2})$	B	位置、速度	6-1
	23	トルクリミット切替設定1	ms /100 %	0~ 4000	2	トルクリミット切替時の第1→第2の変化率（傾き） を設定します。	B	位置、速度	6-1
	24	トルクリミット切替設定2	ms /100 %	0~ 4000	2	トルクリミット切替時の第2→第1の変化率（傾き） を設定します。	B	位置、速度	6-1
	25	正方向トルクリミット	%	0~ 500	2	Pr5.21「トルクリミット選択」=4設定時、TL_SWが1の 場合の正方向トルクリミットを設定します。 また、実際の印加トルクは適用モータの最大ト ルクリミットで制限されます（パラメータ値は 制限されません）。 なお、適用モータの最大トルクリミットは下記 式で計算できます。 最大トルクリミット[%] $=100 \times \text{Pr}9.07 / (\text{Pr}9.06 \times \sqrt{2})$	B	位置、速度	6-1
	26	負方向トルクリミット	%	0~ 500	2	Pr5.21「トルクリミット選択」=4設定時、TL_SWが1の 場合の負方向トルクリミットを設定します。 また、実際の印加トルクは適用モータの最大ト ルクリミットで制限されます（パラメータ値は 制限されません）。 なお、適用モータの最大トルクリミットは下記 式で計算できます。 最大トルクリミット[%] $=100 \times \text{Pr}9.07 / (\text{Pr}9.06 \times \sqrt{2})$	B	位置、速度	6-1
	29	メカ使用	—	—	2	2 固定にしてください。	—	—	—
	31	USB 軸アドレス	—	0~ 127	2	USB 通信用の軸番号を設定します。	C	全て	—
	33	パルス再生出力限界 有効設定	—	0~1	2	Err28.0「パルス再生限界保護」の検出の有効／ 無効を設定します。 0：無効 1：有効	C	全て	4-2-5
	34	メカ使用	—	—	2	4 固定にしてください。	—	—	—
	36	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
45	45	象限突起正方向 補正值	0.1%	-1000 ~ 1000	2	象限突起用の正方向高精度トルク補正值を設定 します。	B	位置	5-2-13
	46	象限突起負方向 補正值	0.1%	-1000 ~ 1000	2	象限突起用の負方向高精度トルク補正值を設定 します。	B	位置	5-2-13
	47	象限突起補償遅延 時間	ms	0~ 1000	2	象限突起用の補正タイミング遅延時間を設定します。	B	位置	5-2-13

(続く)

分類	No	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
5	48	象限突起補償フィルタ 設定 L	0.01 ms	0～ 6400	2	象限突起用の補正值 LPF 時定数を設定します。	B	位置	5-2-13
	49	象限突起補償フィルタ 設定 H	0.1 ms	0～ 10000	2	象限突起用の補正值 HPF 時定数を設定します。	B	位置	5-2-13
	50	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	51	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	52	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	53	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	54	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	55	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	56	Slow Stop 時 減速時間設定	ms/ (1000r/min)	0～ 10000	2	Slow Stop 時の減速処理の減速時間を設定します。 Pr6.10「機能拡張設定」の bit15=1 の場合に 本パラメータが有効となります。	B	位置、速度、 トルク	6-3-7
	57	Slow Stop 時 S 字加減速設定	ms	0～ 1000	2	Slow Stop 時の減速処理の S 字時間を設定します。 Pr6.10「機能拡張設定」の bit15=1 の場合に 本パラメータが有効となります。	B	位置、速度、 トルク	6-3-7
	66	劣化診断 収束判定時間	0.1 s	0～ 10000	2	劣化診断警告機能有効 (Pr6.97 bit1=1) 時、リアルタイムオートチューニングの負荷特性推定が収束したとみなすまでの時間を設定します。 設定値 0 の場合は Pr6.31 (リアルタイムオートチューニング推定速度) に応じてアンプ内部で自動的に設定します。 ※Pr6.31 (リアルタイムオートチューニング推定速度) =0 の時は、負荷特性推定値 (イナーシャ比・摩擦特性) に対する劣化診断警告判定は無効となります。	A	全て	6-6

(続く)

分類	No	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御コード	関連
5	67	劣化診断 イナーシャ比上限値	%	0～ 10000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束完了後の劣化診断判定で、イナーシャ比推定値の上限値・下限値を設定します。 ※上限値を最大値 10000 とした場合には、上限判定が無効となります。 ※下限値を最小値 0 とした場合には、下限判定が無効となります。	A	全て	6-6
	68	劣化診断 イナーシャ比下限値	%	0～ 10000	2	※Pr5.67 (上限) ≤ Pr5.68 (下限) の場合、上限・下限判定ともに無効となります。	A	全て	6-6
	69	劣化診断 偏荷重上限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束完了後の劣化診断判定で、偏荷重推定値の上限値・下限値を設定します。 ※上限値を最大値 1000 とした場合には、上限判定が無効となります。	A	全て	6-6
	70	劣化診断 偏荷重下限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	※下限値を最小値-1000 とした場合には、下限判定が無効となります。 ※Pr5.69 (上限) ≤ Pr5.70 (下限) の場合、上限・下限判定ともに無効となります。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。	A	全て	6-6
	71	劣化診断 動摩擦上限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束完了後の劣化診断判定で、動摩擦推定値の上限値・下限値を設定します。 ※上限値を最大値 1000 とした場合には、上限判定が無効となります。	A	全て	6-6
	72	劣化診断 動摩擦下限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	※下限値を最小値-1000 とした場合には、下限判定が無効となります。 ※Pr5.71 (上限) ≤ Pr5.72 (下限) の場合、上限・下限判定ともに無効となります。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。	A	全て	6-6
	73	劣化診断 粘性摩擦上限値	0.1%/ (10000 r/min)	0～ 10000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ負荷特性推定の収束完了後の劣化診断判定で、粘性摩擦係数推定値の上限値・下限値を設定します。 ※上限値を最大値 10000 とした場合には、上限判定が無効となります。	A	全て	6-6
	74	劣化診断 粘性摩擦下限値	0.1%/ (10000 r/min)	0～ 10000	2	※下限値を最小値 0 とした場合には、下限判定が無効となります。 ※Pr5.73 (上限) ≤ Pr5.74 (下限) の場合、上限・下限判定ともに無効となります。 ※設定分解能は 0.2%単位となります。	A	全て	6-6
	75	劣化診断 速度設定	r/min	-20000 ～ 20000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1) 時、モータ速度が Pr5.75 ± Pr4.35 (速度一致幅) の範囲内にあるとき、劣化診断速度出力 (V-DIAG) を出力します。 ※劣化診断速度出力は 10[r/min]のヒステシスをもちます。	A	全て	6-6
	76	劣化診断 トルク平均時間	ms	0～ 10000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1) 時、診断速度出力 (V-DIAG) がONのときのトルク指令平均値を計算する時間 (重み付け回数) を設定します。 ※診断速度出力 (V-DIAG) がONしてから、トルク指令平均値の上限・下限判定を開始するまでの時間も、本パラメータの設定時間となります。 ※設定値が0の場合はトルク指令平均値の計算は行いません。	A	全て	6-6
	77	劣化診断 トルク上限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	劣化診断警告有効 (Pr6.97 bit1=1)、かつ劣化診断速度出力 (V-DIAG) がONのときの、トルク指令平均値の上限値・下限値を設定します。 ※上限値を最大値 1000 とした場合には、上限判定が無効となります。	A	全て	6-6
	78	劣化診断 トルク下限値	0.1%	-1000 ～ 1000	2	※下限値を最小値-1000 とした場合には、下限判定が無効となります。 ※Pr5.77 (上限) ≤ Pr5.78 (下限) の場合、上限・下限判定ともに無効となります。	A	全て	6-6
	96	メカ使用	-	-	2	0 固定にしてください。	-	-	-
	97	メカ使用	-	-	2	0 固定にしてください。	-	-	-
	102	メカ使用	-	-	2	0 固定にしてください。	-	-	-

## 9-1-7 分類6：特殊設定

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
6	02	速度偏差過大設定	r/min	0～20000	2	Err24.1「速度偏差過大保護」の閾値を設定します。 設定値0の場合は、速度偏差過大保護の検出は無効になります。	A	位置	—
	03	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	05	位置第3ゲイン有効時間	0.1ms	0～10000	2	ゲイン3段切替の第3ゲイン有効時間を設定します。	B	位置	5-2-10
	06	位置第3ゲイン倍率	%	50～1000	2	第3ゲインを第1ゲインの倍率で設定します。	B	位置	5-2-10
	07	トルク指令加算値	%	-100～100	2	トルク指令に加算するオフセットトルクを設定します。	B	位置 速度	5-2-11
	08	正方向トルク補償値	%	-100～100	2	正方向動作時にトルク指令に加算する値を設定します。	B	位置	5-2-11
	09	負方向トルク補償値	%	-100～100	2	負方向動作時にトルク指令に加算する値を設定します。	B	位置	5-2-11
	10	機能拡張設定	—	-32768～32767	2	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0 未使用 0 固定にしてください bit1 負荷変動抑制機能 0:無効 1:有効 bit2 負荷変動安定化設定 0:無効 1:有効 bit3 メカ使用 0 固定にしてください bit4 電流応答改善 0:無効 1:有効 bit5 メカ使用 0 固定にしてください bit6 未使用 0 固定にしてください bit7 INP 出力制限 0:無効 1:有効 bit8 未使用 0 固定にしてください bit9 メカ使用 0 固定にしてください bit10 アラーム時落下防止機能 0:無効 1:有効 bit11 メカ使用 0 固定にしてください bit12 未使用 0 固定にしてください bit13 メカ使用 0 固定にしてください bit14 負荷変動抑制機能自動設定 0:無効 1:有効 *1 bit15 Slow Stop 機能 0:無効 1:有効 *最下位ビットを bit0 としています。 *1 本ビットを1にすると、bit1,2も1となります。	B	全て	4-2-4 5-1-1 5-1-3 5-2-9 6-3-6 6-3-7
	11	メカ使用	—	—	2	100 固定にしてください。	—	—	—
	14	アラーム時即時停止時間	ms	0～1000	2	アラーム発生時の即時停止時に停止までの許容時間を設定します。	B	全て	6-3-5 6-3-7
	15	第2過速度レベル設定	r/min	0～20000	2	Err26.1「第2過速度保護」の検出レベルを設定します。 モータ速度が本設定値を超えると Err26.1「第2過速度保護」が発生します。 設定値0の場合はPr9.10「最大過速度レベル」の設定値で Err26.1が発生します。 Pr9.10を超える設定値の場合はPr9.10で飽和されます。	B	全て	6-3-5
	18	電源投入ウェイト時間	0.1s	0～100	2	電源投入後の初期化時間を標準約1.5s+α(設定値×0.1s)で設定します。 例えば設定値10の場合 1.5s+(10×0.1s)=約2.5sとなります。	R	全て	9-2-1 9-2-2
	19	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	20	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	21	メカ使用	—	—	4	0 固定にしてください。	—	—	—
	22	AB相フィードバックスケールパルス出力方法選択	—	0～1	2	AB相出力タイプのフィードバックスケール使用時のパルス出力OA、OBの再生方法を選択します。 0:信号の再生成なし 1:信号の再生成あり *信号再生成ありにしますと、アンプ側でOA、OBのデューティを再生成しますので波形の乱れを抑えることができます。	R	位置	4-2-5

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御モード	関連
6	23	負荷変動補償ゲイン	%	-100～ 100	2	負荷変動に対する補償ゲインを設定します。	B	位置、速度	5-2-9
	24	負荷変動補償フィルタ	0.01 ms	10～ 2500	2	負荷変動に対するフィルタ時定数を設定します。	B	位置、速度	5-2-9
	25	メカ使用	—	—	2	出荷値設定から変更しないでください。	—	—	—
	26	メカ使用	—	—	4	2 固定にしてください。	—	—	—
	27	警告ラッチ状態設定	—	0～3	2	警告ラッチ状態を設定します。 一般警告と拡張警告で設定が可能です。 bit0 拡張警告 0:非ラッチ 1:ラッチ bit1 一般警告 0:非ラッチ 1:ラッチ	C	全て	7-3
	30	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	31	リアルタイムオートチューニング 推定速度	—	0～3	2	リアルタイムオートチューニング有効時の負荷特性推定速度を設定します。	B	全て	5-1-1 5-1-3
	32	リアルタイムオートチューニング カスタム設定	—	-32768～ 32767	2	リアルタイムオートチューニングのカスタマイズモードの詳細を設定します。	B	全て	5-1-1 5-1-3
	34	メーカ使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	35	メーカ使用	—	—	—	10 固定にしてください。	—	—	—
	36	ディミットブレーキ 操作入力設定	—	0～1	2	I/O によるディミットブレーキ(DB)操作入力の有効／無効を設定します。 注) 主電源OFF時のみの機能となります。 0:無効 1:有効	R	全て	6-3-3
	37	発振検出レベル	0.1%	0～1000	2	発振検出の閾値を設定します。 本設定以上のトルク振動を検知すると発振検出警告が発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となり警告は発生しません。	B	全て	7-3
	38	警告マスク設定	—	-32768～ 32767	2	警告検出のマスク設定を行います。対応ビットを 1 にすると、対応する警告の検出が無効になります。	C	全て	7-3
	39	警告マスク設定 2	—	-32768～ 32767	2		C	全て	7-3
	41	第 1 制振深さ	—	0～1000	2	第 1 制振機能における制振深さを設定します。	B	位置	5-2-6
	42	2 段トルクフィルタ時定数	0.01ms	0～ 2500	2	トルク指令に対するフィルタの時定数を設定します。 設定値 0 はフィルタ無効です。 ゲイン選択状態にかかわらず、本設定は常に有効となります。	B	全て	5-2-12
	43	2 段トルクフィルタ減衰項	—	0～ 1000	2	2 段トルクフィルタの減衰項を設定します。	B	全て	5-2-12
	47	機能拡張設定 2	—	-32768 ～ 32767	2	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0 2 自由度制御モード 0:無効 1:有効 bit1 未使用 0 固定にしてください。 bit2 メカ使用 0 固定にしてください。 bit3 メカ使用 0 固定にしてください。 bit4-7 未使用 0 固定にしてください。 bit8-13 メカ使用 0 固定にしてください。 bit14 象限突起抑制機能 0:無効 1:有効 bit15 メカ使用 0 固定にしてください。 *最下位ビットを bit0 としています。	R	全て	5-2-13 5-2-14 5-2-15
	48	調整フィルタ	0.1ms	0～ 2000	2	2 自由度制御における調整フィルタの時定数を設定します。	B	位置、 速度	5-2-14 5-2-15

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連制御モード	関連
6	49	指令応答フィルタ ／調整フィルタ 減衰項設定	—	0～99	2	2 自由度制御における指令応答フィルタと調整フィルタの減衰項を設定します。 10 進表示で、1 桁目が指令応答フィルタ、2 桁目が調整フィルタの設定になります。 対象桁 0～4：減衰項なし（1 次フィルタとして動作） 5～9：2 次フィルタ（減衰項とは順番に 1.0、0.86、0.71、0.50、0.35 となる） 例）指令応答フィルタは $\zeta=1.0$ 調整フィルタ 1 は $\zeta=0.71$ にしたい場合は、設定値=75（1 桁目=5 ( $\zeta=1.0$ )、2 桁目=7 ( $\zeta=0.71$ ) なお、指令応答フィルタの時定数は Pr2.22「指令スムージングフィルタ」が適用されます。	B	位置	5-2-14
	50	粘性摩擦補償ゲイン	0.1%/ (10000r/min)	0～10000	2	指令速度に本設定値が乗算されて、トルク指令に加算される補正量となります。 単位は[定格トルク 0.1 %/(10000 r/min)]となります。	B	位置、速度	5-2-11 5-2-14
	51	即時停止完了ウェイト時間	ms	0～10000	2	即時停止対応アラーム発生時にブレーキ解除出力 (BRK-OFF) OFF 後、モータ通電を維持する時間を設定します。 ※Pr6.10「機能拡張設定」 bit10=1 以外でも有効となります。	B	全て	6-3-6
	52	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	53	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	54	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	57	トルク飽和異常保護検出時間	Ms	0～5000	2	トルク飽和異常保護検出時間を設定します。 トルク飽和が設定時間以上発生すると Err16.1「トルク飽和異常保護」が発生します。 設定値が 0 の場合 Pr9.35 の設定値が有効になります。	B	位置、速度	6-4
	58	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	59	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	60	第 2 制振深さ	—	0～1000	2	第 2 制振機能における制振深さを設定します。	B	位置	5-2-6
	61	第 1 共振周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 1 モデル型制振フィルタの、負荷の共振周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	62	第 1 共振減衰比	—	0～1000	2	第 1 モデル型制振フィルタの、負荷の共振減衰比を設定します。	B	位置	5-2-7
	63	第 1 反共振周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 1 モデル型制振フィルタの、負荷の反共振周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	64	第 1 反共振減衰比	—	0～1000	2	第 1 モデル型制振フィルタの、負荷の反共振減衰比を設定します。	B	位置	5-2-7
	65	第 1 応答周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 1 モデル型制振フィルタの、負荷の応答周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	66	第 2 共振周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 2 モデル型制振フィルタの、負荷の共振周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	67	第 2 共振減衰比	—	0～1000	2	第 2 モデル型制振フィルタの、負荷の共振減衰比を設定します。	B	位置	5-2-7
	68	第 2 反共振周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 2 モデル型制振フィルタの、負荷の反共振周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	69	第 2 反共振減衰比	—	0～1000	2	第 2 モデル型制振フィルタの、負荷の反共振減衰比を設定します。	B	位置	5-2-7
	70	第 2 応答周波数	0.1Hz	0～3000	2	第 2 モデル型制振フィルタの、負荷の応答周波数を設定します。	B	位置	5-2-7
	71	第 3 制振深さ	—	0～1000	2	第 3 制振機能における制振深さを設定します。	B	位置	5-2-6
	72	第 4 制振深さ	—	0～1000	2	第 4 制振機能における制振深さを設定します。	B	位置	5-2-6
	73	負荷推定フィルタ	0.01 ms	0～2500	2	負荷推定のフィルタ時定数を設定します。	B	位置、速度	5-2-9
	74	トルク補償周波数1	0.1 Hz	0～5000	2	速度制御出力に対するフィルタ周波数1を設定します。	B	位置、速度	5-2-9
	75	トルク補償周波数2	0.1 Hz	0～5000	2	速度制御出力に対するフィルタ周波数2を設定します。	B	位置、速度	5-2-9
	76	負荷推定回数	—	0～8	2	負荷推定に関する回数を設定します。	B	位置、速度	5-2-9

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御 モード	関連																																																						
6	85	退避動作 条件 設定	-	-3276 8～ 32767	2	<p>退避動作起動、および停止判定条件を選択します。</p> <p>bit0 - 3 : 退避動作起動条件(I/O)</p> <p>0 : I/O入力による退避動作無効</p> <p>1 : RET入力</p> <p>2 : RET/HOME入力</p> <p>3 : 主電源オフ検出 *1)</p> <p>4 ~ 15 : 設定異常のため、Err85. 2またはErr87. 3が発生 *2)</p> <p>bit4 - 7 : 退避動作起動条件(通信)</p> <p>0 : Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護)</p> <p>もしくはErr84. 5(RTEX通信周期異常保護)</p> <p>発生条件で退避動作無効 (従来のErr84. 0 動作)</p> <p>1 : Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護発生条件にて退避動作実行</p> <p>2 : Err84. 0(RTEX通信タイムアウト異常保護)</p> <p>もしくは</p> <p>Err84. 5(RTEX通信周期異常保護) 発生条件で退避動作実行</p> <p>3 ~ 15 : 設定異常のため、Err85. 2またはErr87. 3が発生 *2)</p> <table><tr><th colspan="3">2進数</th><th>10進数</th><th colspan="2">退避動作機能条件(通信)</th></tr><tr><th>bit7-6</th><th>Bit5</th><th>Bit4</th><th></th><th>Err84. 5</th><th>Err84. 0</th></tr><tr><td>00</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>無効</td><td>無効</td></tr><tr><td>00</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>無効</td><td>有効</td></tr><tr><td>00</td><td>1</td><td>0</td><td>2</td><td>有効</td><td>有効</td></tr><tr><td>00以外</td><td>—</td><td>—</td><td>3～15</td><td>無効</td><td>無効</td></tr></table> <p>bit8 - 9 : 退避動作停止判定条件</p> <table><tr><th>bit9</th><th>bit8</th><th>位置指令 払い出し完了</th><th>位置決め完了 (In_Position *3)</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>フィルタ前判定</td><td rowspan="2">判定無効</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>フィルタ後判定</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>フィルタ前判定</td><td rowspan="2">判定有効</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>フィルタ後判定</td></tr></table> <p>bit10-15 : 0以外の場合は設定異常。</p> <p>Err85. 2またはErr87. 3発生 *2)</p> <p>*1) 主電源オフをトリガとする場合はPr5. 09 (主電源オフ検出時間) を2000以外の値に設定ください。</p> <p>Pr5. 09が2000の場合は主電源オフの検出自体が無効になります。</p> <p>V枠では本設定値は使用しないでください。</p> <p>*2) Pr6. 86 bit15でアラームが切替わります。</p> <p>*3) RTEX通信モニタ(ステータスフラグ)</p> <p>In_Positionを使用</p> <p>例) bit8=0, bit9=0に設定の場合、位置指令払い出し完了判定をフィルタ前の値で行いかつ、位置決め判定無効で退避動作停止の条件とします。</p>	2進数			10進数	退避動作機能条件(通信)		bit7-6	Bit5	Bit4		Err84. 5	Err84. 0	00	0	0	0	無効	無効	00	0	1	1	無効	有効	00	1	0	2	有効	有効	00以外	—	—	3～15	無効	無効	bit9	bit8	位置指令 払い出し完了	位置決め完了 (In_Position *3)	0	0	フィルタ前判定	判定無効	0	1	フィルタ後判定	1	0	フィルタ前判定	判定有効	1	1	フィルタ後判定	C	全て	6-7
2進数			10進数	退避動作機能条件(通信)																																																											
bit7-6	Bit5	Bit4		Err84. 5	Err84. 0																																																										
00	0	0	0	無効	無効																																																										
00	0	1	1	無効	有効																																																										
00	1	0	2	有効	有効																																																										
00以外	—	—	3～15	無効	無効																																																										
bit9	bit8	位置指令 払い出し完了	位置決め完了 (In_Position *3)																																																												
0	0	フィルタ前判定	判定無効																																																												
0	1	フィルタ後判定																																																													
1	0	フィルタ前判定	判定有効																																																												
1	1	フィルタ後判定																																																													
	86	退避動作 アラーム 設定	-	-3276 8～ 32767	2	<p>退避動作アラームのクリア属性を設定します。</p> <p>bit0: Err85. 0/Err87. 1 (退避動作完了 (I/O))</p> <p>0 : クリア不可、1 : クリア可</p> <p>bit1: Err85. 1/Err87. 2 (退避動作完了 (通信))</p> <p>0 : クリア不可、1 : クリア可</p> <p>bit2: Err85. 2/Err87. 3 (退避動作異常)</p> <p>0 : クリア不可、1 : クリア可</p> <p>bit3-14: 未使用 0 固定にしてください</p> <p>bit15: 退避動作関連アラーム切り替え</p> <p>0 : Err85. 0～85. 2 発生 (A5N 互換仕様)</p> <p>1 : Err87. 1～87. 3 発生 (A6B 互換仕様)</p>	C	全て	6-7																																																						
	87	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—																																																						

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御コード	関連
6	88	メーカー使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—
	97	機能拡張設定 3	—	-2147483648 ～ 2147483647	4	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0 : 象限突起補正機能拡張の有効・無効を 設定します。 0 : 無効 1 : 有効 ※移動方向反転時に象限突起補償量を 反転方向別に設定したい場合は1に 設定してください。 bit1 : 劣化診断警告機能 0:無効 1:有効 bit2 : モータ可動範囲異常保護拡張 0:無効 1:有効 bit3-4 未使用 0 固定にしてください。 bit5 メカ使用 0 固定にしてください。 bit6-9 メカ使用 0 固定にしてください。 bit10 : 位置コンペア出力機能選択 0:有効 1:無効 bit11-23 : 未使用 0固定にしてください。 bit24-26 : メカ使用 0固定にしてください。 bit27-31 : 未使用 0固定にしてください。 *最下位ビットをbit0としています。	B	全て	5-2-13 6-2 6-6
	98	機能拡張設定 4	—	-2147483648 ～ 2147483647	4	各種機能の設定をビット単位で行います。 bit0-5 : メカ使用 0固定にしてください。 bit6-8 : 未使用 0固定にしてください。 bit9 : メカ使用 0固定にしてください。 bit10-31: 未使用 0固定にしてください。 *最下位ビットをbit0としています。	R	全て	—
	105	位置偏差 過大警告設定	指令 単位	0～2 <sup>30</sup>	4	位置偏差過大警告設定範囲を設定します。 設定値0で警告AA「位置偏差過大警告」の 検出が無効になります。 単位はPr5.20「位置設定単位選択」に 従います。 機器の安全性にあわせ、適切な設定を 行ってください。	A	位置、 フルクロス	7-3



## 9-1-8 分類7：特殊設定2

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御モード	関連
7	00	LED 表示内容	—	0~32767	2	前面パネルの7セグメント LED に表示するデータの 種類を選択します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	A	全て	3-2
	01	電源投入時アドレス 表示時間設定	100ms	-1~1000	2	制御電源投入時のポートアドレス表示時間を設 定します。 設定値が0~6の時は600ms となります。 設定値が-1の時は制御電源投入から RTEX 通信が確立（通信とサーボの同期完了）する までの期間、ポートアドレスを表示します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	R	全て	3-2
	03	トルク制限中 出力設定	—	0~1	2	トルク制御時のトルク制限中出力の判定条件を 設定します。 0:トルク指令値を含むトルク制限で 1:トルク指令値を除くトルク制限で	A	トルク	—
	04	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	05	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	06	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	07	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	08	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	09	ラッチ遅延量補正時間1	25ns	-2000 ~ 2000	2	ラッチリガ信号検出における遅延量の補正時 間を設定します。 本パラメータは Pr7.24 の bit5 でラッチ位置検出 遅延量の補正切り替えが可能です。 bit5=0：立ち上がり/立ち下がりエッジ検出 の両方の検出遅延量に反映。 bit5=1：立ち上がりエッジ検出の検出遅延量 に反映。 (注) 各エッジの信号状態は以下を指します。 立ち上がりエッジ：フォトブラ OFF→ON 立ち下がりエッジ：フォトブラ ON→OFF	B	全て	RTEX 編
	10	ソフトリミット機能	—	0~3	2	プロファイル位置制御 (PP) 時のソフトリミット機能の 有効・無効を設定します。 有効時のソフトリミット値は Pr7.11「正側ソフトリミット値」 と Pr7.12「負側ソフトリミット値」で設定します。 0 両側ソフトリミット有効 1 正側ソフトリミット無効、負側ソフトリミット有効 2 正側ソフトリミット有効、負側ソフトリミット無効 3 両側ソフトリミット無効 (注) 本設定値により無効となったリミット信号 (PSL/NSL) については RTEX 通信ステータスは 0 となります。 原点復帰未完了時も 0 となります。	A	位置 (PP)	RTEX 編
	11	正側ソフトリミット値	指令単位	-1073741823 ~1073741823	4	正方向および負方向のソフトリミットを設定します。 リミットを超えた場合、RTEX通信のステータスPSL/NSL が1(=1)します。	A	位置 (PP)	RTEX 編
	12	負側ソフトリミット値	指令単位	-1073741823 ~1073741823	4	(注) 必ず正側ソフトリミット値 > 負側ソフトリミット値と してください。	A	位置 (PP)	RTEX 編
	13	アンプ原点位置 オフセット	指令単位	-2147483648 ~2147483647	4	アンプリニアリティーバックスケール使用時のフィードバッ クスケール位置と機械座標系位置のオフセット量を 設定します。 ・アンプリニアリティーで原点復帰を実施した場合はアンプ内 部で自動的に設定、本パラメータのみ EEPROM 保存を行います。 (注) 機能拡張版2以前のバージョンでは非対 応となります。	C	全て	RTEX 編

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連制御モード	関連
7	14	主電源OFF警告 検出時間	ms	0~2000	2	主電源遮断状態が連続した場合、主電源OFF警告を検出するまでの時間を設定します。 主電源OFF検出時は RTEX 通信ステータスの AC_OFF が 1 となります。 0~9、2000 : 警告検出無効 10~1999 : 単位は[ms] (注) 警告検出を遮断検出よりも早めるために、本パラメータの設定は Pr7.14 < Pr5.09 となるようにしてください。 また、Pr7.14 の設定が長く警告を検出する前に主電源コンパクタ部の P-N 間電圧が低下し、規定値以下となった場合は主電源不足電圧異常 (Err13.0) が警告よりも先に発生します。 ※V 枠では出荷値設定から変更しないでください。	C	全て	7-3 RTEX 編
	15	位置決め近傍 範囲	指令単位	0~ 1073741823	4	プロファイル位置制御 (PP) 時に内部目標位置と指令位置の差が設定値以下となった場合に RTEX 通信ステータスの NEAR が 1 となります。	A	位置 (PP)	RTEX 編
	16	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	18	メカ使用	—	—	4	0 固定にしてください。	—	—	—
	20	RTEX 通信周期設定	—	-1~12	2	RTEX 通信の通信周期を設定します。 -1 : Pr7.91 による設定を有効 3 : 0.5[ms] 6 : 1.0[ms] 上記以外 : メカ使用 (設定禁止) ※上位装置の仕様に合わせて適切に設定してください。適切でない場合の動作は保証されません。	R	全て	2-5 RTEX 編
	21	RTEX 指令更新 周期比設定	—	1~2	2	RTEX 通信の通信周期と指令更新周期の比を設定します。 1 : 1[倍] 2 : 2[倍] ※上位装置の仕様に合わせて適切に設定してください。適切でない場合の動作は保証されません。	R	全て	2-5 RTEX 編
	22	RTEX 機能 拡張設定 1	—	-32768 ~32767	2	bit0: RTEX 通信のデータサイズ設定 0 : 16 バイトモード、1 : 32 バイトモード bit1: TMG_CNT を使用した複数の軸間での同期モードを設定 0 : 軸間セミ同期、1 : 軸間フル同期 bit2: メカ使用 0 固定にしてください bit3: 未使用 0 固定にしてください bit4: メカ使用 0 固定にしてください bit5: 指令パルス飽和機能選択 0 : 無効、1 : 有効 bit6: 原点復帰戻り動作速度制限機能有効化 0 : 無効、1 : 有効 bit7-10: 未使用 0 固定にしてください bit11-13: メカ用 0 固定にしてください bit14-15: 未使用 0 固定にしてください ※上位装置の仕様に合わせて適切に設定してください。適切でない場合の動作は保証されません。	R	全て	2-5 RTEX 編

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
7	23	RTEX 機能 拡張設定 2	—	-32768 ～32767	2	bit0: RTEX 通信経由パラメータ書き込み許可 0:許可、1:禁止 bit1: アラームコードのサブ番号設定 0:0 固定、1:サブ番号有効 bit2: 駆動禁止時シーケンス無効時(Pr5.04=1) における RTEX ステータス応答条件設定 0:ステータス有効、1:0 固定 bit3: POT/NOT の RTEX ステータスビット配置設定 0:POT が bit1、NOT が bit0 1:NOT が bit1、POT が bit0 bit4: [COM]LED の表示モード設定 0:モード 1、1:モード 2 bit5: 非サイクリックコマンド起動モード設定 0:基準コマンドからの変化時 1:コマンドコードおよびコマンド引数変化時 bit6: POT/NOT の RTEX ステータス論理設定 0:反転なし、1:反転 bit7: PSL/NSL の RTEX ステータス論理設定 0:反転なし、1:反転 bit8: In_Progress/AC_OFF の RTEX ステータス選択 0: In_Progress、1:AC_OFF ※bit15 の設定に連動しています。 bit9: 駆動禁止入力による減速停止後の駆 動禁止方向への指令受信時のコマンド エラー返信有無選択 0:コマンドエラー返信なし 1:コマンドエラー返信 bit10～13: 未使用 0 固定にしてください bit14:位置偏差[指令単位]出力設定 0:内部指令位置(フィルタ後)[指令単位] — 実位置[指令単位] 1:内部指令位置(フィルタ前)[指令単位] — 実位置[指令単位] bit15: In_Progress/AC_OFF/Pr7.112 設定 値 RTEX ステータス選択拡張 0:Pr7.23 bit8 の設定 (In_Progress/AC_OFF)に従う。 1:Pr7.112 で指定する信号を出力	B	全て	4-2-4 6-3-1 6-7 RTEX 編

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御ポート	関連
7	24	RTEX 機能 拡張設定 3	—	-32768 ～32767	2	bit0: RTEX 通信確立後の通信遮断時 の EX-OUT1 出力状態設定 0: 保持 1: 初期化(EX-OUT1=0 時の出力) bit1: RTEX 通信確立後の通信遮断時 の EX-OUT2 出力状態設定 0: 保持 1: 初期化(EX-OUT2=0 時の出力) bit2: メカ使用 0 固定にしてください bit3: RTEX 通信の In_Position 判定条件設定 0: Pr5.20 にて単位を設定 1: 指令単位固定 bit4: Servo_Active タイミング切替 0: 従来互換 1: サボ後指令受付可能状態で ※Pr7.40「RTEX 機能拡張設定 4」の bit0 にも Servo_Active に関する 設定があります。 bit5: ラック位置検出遅延量補正機能切替 0: 立ち上がり/立ち下りの遅延量 補正時間を Pr7.09 で 共通に設定 1: 立ち上がり/立ち下りの遅延量 補正時間を Pr7.09 と P7.92 で 個別に設定 bit7: RTEX 通信からの TFF の内部値 状態選択(サボ時落下防止) 0: クリア 1: 内部値保持 ※内部値はサボ時、駆動禁止入力 による減速中、停止時、セーフ状態 のタイミングでクリアされます。 ※本設定値を 1 に設定される場合は TFF の値を Pr5.11「即時停止トルク 設定」の値よりも小さい値にして ください bit8-10: メカ使用 0 固定にしてください bit11-15: 未使用 0 固定にしてください	C	全て	2-2 4-2-4 RTEX 編
	25	RTEX 速度単位設定	—	0～1	2	RTEX 通信で使用する速度データの単位を設 定します。 指令速度などのコマンドデータと実速度などの レスポンスデータの単位をともに設定します。 0: r/min 1: 指令単位/s	C	全て	RTEX 編
	26	RTEX 連続通信異常 警告設定	回	0 ～32767	2	通信異常の連続回数が本パラメータの設定値 以上となった場合に、WngC0h(RTEX 連続通 信異常警告)を発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となり警 告は発生しません。	A	全て	7-3 RTEX 編
	27	RTEX 累積通信異常 警告設定	回	0 ～32767	2	通信異常の累積回数が本パラメータの設定値 以上となった場合に、WngC1h(RTEX 累積通 信異常警告)を発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となり警 告は発生しません。	A	全て	7-3 RTEX 編
	28	RTEX_Update_Counter 異常警告設定	回	0 ～32767	2	Update_Counter が本パラメータの設定値以上 累積して正常に更新されなかった場合に、 WngC2h(RTEX_Update_Counter 異常警告)を 発生します。 設定値が 0、1 の場合、本機能は無効とな り警告は発生しません。	A	全て	7-3 RTEX 編

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
7	29	RTEX モータ選択 1	—	0～32767	2	Response_Data1 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、実位置 (APOS) をモータします。	A	全て	RTEX 編
	30	RTEX モータ選択 2	—	0～32767	2	非サイクリックコマンド=0h 時の Response_Data2 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、実速度 (ASPD) をモータします。	A	全て	RTEX 編
	31	RTEX モータ選択 3	—	0～32767	2	非サイクリックコマンド=0h 時の Response_Data3 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、トルク (TRQ) をモータします。	A	全て	RTEX 編
	32	RTEX モータ選択 4	—	0～32767	2	32 バイトモードかつサブコマンド=0h 時の Sub_Response_Data1 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、0 を返します。	A	全て	RTEX 編
	33	RTEX モータ選択 5	—	0～32767	2	32 バイトモード時の Sub_Response_Data2 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、0 を返します。	A	全て	RTEX 編
	34	RTEX モータ選択 6	—	0～32767	2	32 バイトモード時の Sub_Response_Data3 のモータ種別を選択します。 RTEX モータコマンドの Type Code (8bit) を設定してください。 設定値が 0 の場合、0 を返します。	A	全て	RTEX 編
	35	RTEX コマンド設定 1	—	0～2	2	非サイクリックコマンドの Command_Data3 を設定します。ただし、Command_Data3 領域を使用する非サイクリックコマンド時は無効となります。 0：無効 1：速度フィードフォワード [指令単位/s] or [r/min] 2：トルクフィードフォワード [0.1%]	C	全て	RTEX 編
	36	RTEX コマンド設定 2	—	0～2	2	サブコマンドの Sub_Command_Data2 を設定します。 0：無効 1：速度フィードフォワード [指令単位/s] or [r/min] 2：トルクフィードフォワード [0.1%]	C	全て	RTEX 編
	37	RTEX コマンド設定 3	—	0～2	2	サブコマンドの Sub_Command_Data3 を設定します。 0：無効 1：速度フィードフォワード [指令単位/s] or [r/min] 2：トルクフィードフォワード [0.1%]	C	全て	RTEX 編
	38	RTEX_Update_Counter 異常保護設定	回	0～32767	2	Update_Counter が本パラメータの設定値以上累積して正常に更新されなかった場合に、Err86.2「RTEX_Update_Counter 異常保護」を発生します。 設定値が 0、1 の場合、本機能は無効となりアラームは発生しません。	A	全て	RTEX 編
	39	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
7	40	RTEX 機能拡張設定 4	—	-32768 ～32767	2	bit0: 磁極位置推定有効時 (Pr9.20=2) の RTEX ステータスの Servo_Active ビットを をにする条件を設定します。 0: 磁極位置推定に無依存 1: 磁極位置推定中は強制有効 ※Pr7.24「RTEX 機能拡張設定 3」の bit4にも Servo_Activeに関する 設定があります。 bit1: CS 信号方式時 (Pr9.20=1) の RTEX ステータスの Byte3.bit3～5 へ設定 するデータを切り替えます。 0: SI-MON1/EXT1～SI-MON3/EXT3 1: CS1～CS3	C	全て	4-7 9-2-1 RTEX 編
	41	RTEX 機能拡張設定 5	—	-32768～ 32767	2	bit0: CS 信号方式時 (Pr9.20=1) の 磁極位置推定完了出力 (CS-CMP, CS_Complete) ををにする条件を設定 します。 0: 制御電源投入時の初期化完了後 (MINAS-A5L 互換) 1: CS 信号の最初の変化エッジ検出後 (MINAS-A4NL 互換) bit1～4: 未使用 0 固定にしてください bit5: メーカー使用 0 固定にしてください bit6: 未使用 0 固定にしてください bit7: Z 相原点復帰戻り動作時駆動禁止 入力検出設定 0: 無効、1: 有効 bit8～11: メーカー使用 0 固定にしてください bit12～15: 未使用 0 固定にしてください	R	全て	7-5
	43	磁極位置推定 完了出力設定	—	0～8	2	磁極位置推定完了出力 (CS_Complete) を RTEX ステータスの Byte3 に出力するビット配置を 設定します。本設定は Pr7.40 bit1 の設定 よりも優先されます。 0: 割り当てビットなし 1: Byte3.bit0 (NOT/POT) 2: Byte3.bit1 (POT/NOT) 3: Byte3.bit2 (HOME) 4: Byte3.bit3 (SI-MON1/EXT1/CS1) 5: Byte3.bit4 (SI-MON2/EXT2/RET/CS2) 6: Byte3.bit5 (SI-MON3/EXT3/STOP/CS3) 7: Byte3.bit6 (SI-MON4/EX-SON) 8: Byte3.bit7 (SI-MON5/E-STOP) ※()内は割り当て前の信号名	B	全て	4-7 RTEX 編
	52	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	78	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	80	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	81	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	87	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	88	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	89	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	91	RTEX 通信周期拡張設定	ns	0～ 2000000	4	Pr7.20=1 のときの RTEX 通信の通信周期 を設定します。 62500、125000、250000、500000、1000000、 2000000 のみ設定できます。これ以外を設 定した場合 Err93.5「パラメータ設定異常保護 4」が発生します。	R	全て	2-5 RTEX 編

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
7	92	ラッチ遅延量補正時間 2	25ns	-2000～ 2000	2	ラッチリカ信号検出における遅延量の補正時間を設定します。 本パラメータは Pr7.24 の bit5 でラッチ位置検出遅延量の補正切り替えが可能です。 bit5=0:無効 bit5=1:立ち上がりエッジ検出の検出遅延量に反映。 (注)各エッジの信号状態は以下を指します。 立ち上がりエッジ:フォトカプラ OFF→ON 立ち下がりエッジ:フォトカプラ ON→OFF	B	全て	RTEX 編
	93	原点復帰戻り動作制限速度	r/min	0～20000	2	原点復帰戻り動作制限速度を設定します。 設定値が内部の最低速度より小さい場合は、内部の最低速度で制限します。 設定値がモータ最高速度より大きい場合は、モータ最高速度で制限します。 (注)内部演算時に指令単位/sへ換算し、換算後の値は下記範囲で制限します。 00000001h～7FFFFFFFh (1～2147483647) 設定値が 0 の場合は、内部処理にて 1 として制御します。	C	全て	RTEX 編
	95	RTEX 連続通信異常保護 1 検出回数	回	0～17	2	RTEX 連続通信異常保護 1 検出回数を設定します。 本パラメータ設定値以上の連続 CRC エラーが発生した場合、Err83.0「RTEX 連続通信異常保護 1」が発生します。 本パラメータ設定が 0 または 1 の場合は内部で 2 に設定されます。	R	全て	2-5 RTEX 編
	96	RTEX 連続通信異常保護 2 検出回数	回	0～17	2	RTEX 連続通信異常保護 2 検出回数を設定します。 割り込み抜け、CRC 異常、MAC-ID 異常、C/R 異常、サイクリックデータ異常が、本パラメータ設定値以上発生した場合、Err83.1「RTEX 連続通信異常保護 2」が発生します。 本パラメータ設定が 0 または 1 の場合は内部で 2 に設定されます。	R	全て	2-5 RTEX 編
	97	RTEX 通信タイムアウト異常保護検出回数	回	0～17	2	RTEX 通信タイムアウト異常保護検出回数を設定します。 本パラメータ設定が 0 または 1 の場合は内部で 2 に設定されます。	R	全て	2-5 RTEX 編
	98	RTEX サイクリックデータ異常保護 1/2 検出回数	回	0～17	2	RTEX サイクリックデータ異常保護 1/2 検出回数を設定します。 本パラメータ設定値以上の連続サイクリック異常が発生した場合、Err86.0 または Err86.1「RTEX サイクリックデータ異常保護 1 または 2」が発生します。 本パラメータ設定が 0 または 1 の場合は内部で 2 に設定されます。	R	全て	2-5 RTEX 編
	99	RTEX 機能拡張設定 6	—	-32768～ 32767	2	bit0: RTEX 通信確立時の USB 通信 (PANATERM) による動作指令 (試運転、FFT など) 実行有効 0: 無効、1: 有効 bit1～2: メカ使用 0 固定にしてください。 bit3: 指令パルス累積値[指令単位]出力設定 0: フィルタ前、1: フィルタ後 bit4～6: メカ使用 0 固定にしてください。 bit7: RTEX モニタコマンド回生負荷率 単位切替 0: [%]、1: [0.1%] bit8～15: メカ使用 0 固定にしてください。	B	全て	—
	100	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連 制御モード	関連
7	108	RTEX 通信同期設定	—	0～7	2	0：拡張設定 ※上位装置からの送信タイミングが安定しないことなどからアンプの送受信処理に遅れが発生した場合にErr96.4を検出します。 遅れが許容できない場合は本設定値をご使用ください。 1～6：メーカ使用 7：通常設定	R	全て	—
	109	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	110	RTEX 機能 拡張設定 7	—	-2147483648 ～ 2147483647	4	bit0～3：メーカ使用 bit4：プロフィール位置制御モード 起動条件拡張 0：標準仕様 1：拡張仕様 bit5～16：メーカ使用 bit17～31：未使用	—	—	RTEX 編
	111	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	112	RTEX 通信ステータスフラグ 選択	—	0～2	2	Pr7.23 bit15=1 の場合に RTEX レスポンスのステータスフラグ (Byte2 bit1) で返す信号を選択します。 0:RET_Status(回避動作実行中状態) を返す。 1:メーカ使用 2:CMP_OUT_Status(位置コンペア出力 機能有効状態)を返す。 0：無効、1：有効	B	全て	6-5 6-7 RTEX 編
	114	メーカ使用	—	—	4	0 固定にしてください。	—	—	—
	119	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—



## 9-1-9 分類8：特殊設定3

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御モード	関連
8	00	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	01	プロファイル 直線加速定数	10000 指令単位 /s <sup>2</sup>	1~429496	4	プロファイル位置制御(PP)時、および 回避動作時の加速度を設定します。 動作起動前に必ず設定してください。	B	全て	6-7 RTEX 編
	02	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	03	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	04	プロファイル 直線減速定数	10000 指令単位 /s <sup>2</sup>	1~429496	4	プロファイル位置制御(PP)時、および 回避動作時の減速度を設定します。 動作起動前に必ず設定してください。	B	全て	6-7 RTEX 編
	05	メカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	10	プロファイル 位置ラッチ検出後 移動量	指令単位	-1073741823 ~1073741823	4	プロファイル位置ラッチ位置決め時において、ラッチリ ガ信号入力位置検出後に移動する距離を設 定します。	B	位置 (PP)	RTEX 編
	12	プロファイル 原点復帰モード 設定	—	0~1	2	プロファイル原点復帰動作において、ラッチリガ信号 の検出方向を設定します。 0:正方向 1:負方向 ※プロファイル原点復帰 2、4 の場合、設定は 0 と してください。1 を設定した場合も原点復 帰方向は正方向となります。	B	位置 (PP)	RTEX 編
	13	プロファイル 原点復帰速度 1	指令単位/s または r/min	0~ 2147483647	4	プロファイル原点復帰動作において、高速動作時 の速度を設定します。 単位は Pr7.25 「RTEX 速度単位設定」 で設定 します。 最大値は内部処理にて Pr9.10 「最大過速度 レベル」 により制限します。 ※r/min 単位での設定時は内部演算時に指令 単位/s へ換算し、換算後の値は下記範囲 で制限します。 00000001h~7FFFFFFh (1~2147483647)  設定値が 0 の場合は、内部処理にて 1 として 制御します。	B	位置 (PP)	RTEX 編
	14	プロファイル 原点復帰速度 2	指令単位/s または r/min	0~ 2147483647	4	プロファイル原点復帰動作において、低速動作時 の速度を設定します。 検出誤差を少なくするためにできるだけ低 速に設定してください。 単位は Pr7.25 「RTEX 速度単位設定」 で設定 します。 最大値は内部処理にて Pr9.10 「最大過速度 レベル」 により制限します。 ※r/min 単位での設定時は内部演算時に指令 単位/s へ換算し、換算後の値は下記範囲 で制限します。 00000001h~7FFFFFFh (1~2147483647)  設定値が 0 の場合は、内部処理にて 1 として 制御します。	B	位置 (PP)	RTEX 編
	15	メカ使用	—	—	4	0 固定にしてください。	—	—	—

(続く)

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御コード	関連
8	17	退避動作 相対移動量	指令単位	-2147483647 ～ 2147483647	4	退避動作時の移動量をフィルタ前指令位置基準で設定します。 電子ギア後の移動量が0の場合、退避動作せずErr85.0/ Err85.1またはErr87.1/Err87.2が発生します。 動作起動前に必ず設定してください。 ※符号付きデータになりますので 退避動作の方向にはご注意ください。	B	全て	6-7
	18	退避動作速度	指令単位 /s または r/min	0～ 2147483647	4	退避動作時の速度を設定します。 単位はPr7.25(RTEX 速度単位設置)で設定します。 最大値は内部処理にてモータ最高速度にて制限します。 ※r/min 単位での設定時は内部演算時に 指令単位/s へ換算し、換算後の値は下記 範囲で制限します。 00000001h～7FFFFFFh (1～2147483647) 動作起動前に必ず設定してください。	B	全て	6-7
	19	メカ使用	—	—	0	0 固定にしてください。	—	—	—

## 9-1-10 分類9：リニア関係

分類	No	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連制御 モード	関連
9	00	モータタイプ 選択	—	0～3	2	接続するモータのタイプを選択します。	R	全て	4-7
	01	フィードバック スケール分解能	nm	0～ 536870912	4	【モータタイプ 直線型（リニア）】 フィードバックスケールの分解能を設定します。	R	全て	4-7
		1回転あたりの スケールパルス 数	pulse			【モータタイプ 回転型（ロータリ）】 モータ1回転あたりのフィードバックスケールのパルス数を設定します。			
	02	磁極ピッチ	0.01mm	0～32767	2	【モータタイプ 直線型（リニア）】 磁極ピッチを設定します。 *回転型（ロータリ）、直線型（VCM）の場合は設定不要。	R	全て	4-7
	03	1回転あたりの 極対数	極対数	0～255	2	【モータタイプ 回転型（ロータリ）】 モータ1回転あたりのモータの極対数を設定します。 *直線型（リニア）、直線型（VCM）の場合は設定不要。	R	全て	4-7
	04	モータ 可動部質量	0.01kg	0～32767	2	【モータタイプ 直線型（リニア）、直線型（VCM）】 モータの可動部質量を設定します。	R	全て	4-7
		モータ イナーシャ	0.00001 kgm <sup>2</sup>			【モータタイプ 回転型（ロータリ）】 モータのイナーシャを設定します。			
	05	モータ定格 推力	0.1N	0～32767	2	【モータタイプ 直線型（リニア）、直線型（VCM）】 モータの定格推力を設定します。	R	全て	4-7
		モータ定格 トルク	0.1Nm			【モータタイプ 回転型（ロータリ）】 モータの定格トルクを設定します。			
	06	モータ定格 実効電流	0.1 Arms	0～32767	2	【モータタイプ 直線型（リニア）、回転型（ロータリ）】 モータの定格実効電流を設定します。	R	全て	4-7
			0.1A			【モータタイプ 直線型（VCM）】 モータの定格電流を設定します。			
	07	モータ瞬時 最大電流	0.1A	0～32767	2	モータの瞬時最大電流を設定します。	R	全て	4-7
	08	モータ 相インダクタンス	0.01mH	0～32767	2	モータの相インダクタンスを設定します。	R	全て	4-7
	09	モータ 相抵抗	0.01Ω	0～32767	2	モータの相抵抗を設定します。	R	全て	4-7
	10	最大過速度レベル	mm/s	0～20000	2	モータの最大過速度を設定します。	R	全て	4-7
			r/min						
	11	キャリア周波数 選択	—	0～3	2	キャリア周波数を選択します。 0: 6kHz 1: 12kHz 2: 8kHz 3: メカ使用	R	全て	4-7
	12	電流応答 自動調整	%	0～100	2	Pr9.13「電流比例ゲイン」、Pr9.14「電流積分ゲイン」の自動設定を行う場合の電流応答性の基準を設定します。	R	全て	4-7
	13	電流比例ゲイン	—	0～32767	2	電流比例ゲインを設定します。	B	全て	4-7
	14	電流積分ゲイン	—	0～32767	2	電流積分ゲインを設定します。	B	全て	4-7
	17	メカ使用	—	—	—	0固定にしてください。	—	—	—
	18	メカ使用	—	—	—	0固定にしてください。	—	—	—
	19	メカ使用	—	—	—	0固定にしてください。	—	—	—

(続く)

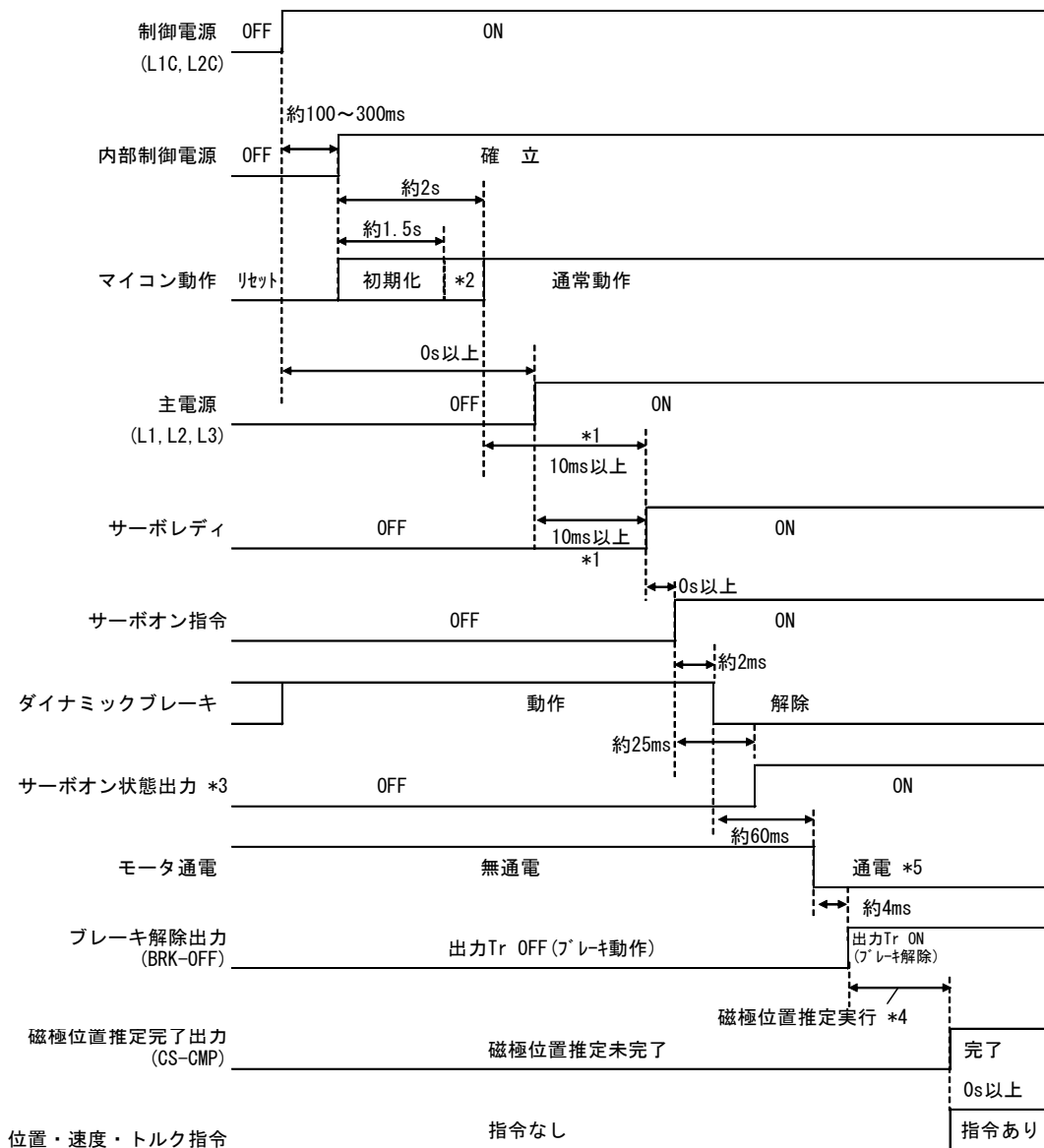
分類	No	パラメータ名称	単位	設定範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属性	関連制御 モード	関連
9	20	磁極検出 方式選択	—	0～3	2	磁極位置の検出方式を選択します。	R	全て	4-7
	21	CS 位相設定	電気角 (°)	0～360	2	モータの誘起電圧と CS 信号の位相差を設定します。	R	全て	4-7
	22	磁極位置推定 トルク指令時間	ms	0～200	2	磁極位置推定のトルク指令時間を設定します。	B	全て	4-7
	23	磁極位置推定 指令トルク	%	0～300	2	磁極位置推定の指令トルクを設定します。	B	全て	4-7
	24	磁極位置推定 ゼロ移動パルス幅 設定	pulse	0～32767	2	磁極位置推定のゼロ移動パルス幅を設定します。	B	全て	4-7
	25	磁極位置推定 モータ停止判定 パルス数	pulse	0～32767	2	磁極位置推定のモータ停止判定パルス数を設定 します。	B	全て	4-7
	26	磁極位置推定 モータ停止判定時間	ms	0～32767	2	磁極位置推定のモータ停止判定時間を設定 します。	B	全て	4-7
	27	磁極位置推定 モータ停止制限時間	ms	0～32767	2	磁極位置推定のモータ停止制限時間を設定 します。	B	全て	4-7
	28	磁極位置推定 トルク指令 フィルタ	0.01ms	0～2500	2	磁極位置推定の指令トルクに対するフィルタの時 定数を設定します。	B	全て	4-7
	29	オーバーロード保護 時限特性選択	—	0～7	2	設定値 0：標準仕様 オーバーロード保護時限特性を 8 種類の特性から 選択します。	R	全て	7-2
	30	磁極あたりのパルス 数	pulse	0～ 327670000	2	リニアモータの情報をパルス単位で設定すること ができます。直線型設定時のみ有効です。また、 Pr9.02「磁極ピッチ」との同時使用はできません。 どちらか一方で設定してください。	R	全て	4-7
	31	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	32	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	33	メーカ使用	—	—	2	100 固定にしてください。	—	—	—
	34	メーカ使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	35	トルク飽和 異常保護回数	回	0～30000	2	設定回数間、トルク飽和状態が連続した場合、 Err16.1「トルク飽和異常保護」を発生します。 設定値が 0 の場合、本機能は無効となりアラームは 発生しません。 本パラメータは Pr6.57 の設定値が 0 のときに有効と なります。	B	位置 速度	6-4
	48	電圧フィードフォ ワードゲイン 1	—	0～32767	2	電圧フィードフォワードゲイン 1 を設定しま す。 設定値が大きいかほどトルク指令の変化に対す る電流応答が上がりますが、発振等の異常動作 となる場合があるため、動作状況に応じて適切 な値に設定してください。Pr9.12 を用いた自動 設定には対応していません。	B	全て	4-7
	49	電圧フィードフォ ワードゲイン 2	—	0～32767	2	電圧フィードフォワードゲイン 2 を設定しま す。 設定値が大きいかほどトルク指令に対する電流 応答が上がりますが、発振等の異常動作となる 場合があるため、動作状況に応じて適切な値に 設定してください。Pr9.12 を用いた自動設定に は対応していません。	B	全て	4-7
	50	メーカ使用	—	—	—	0 固定にしてください。	—	—	—

## 9-1-1 分類15：メーカー使用

分類	No.	パラメータ名称	単位	設定 範囲	サイズ [byte]	機能・内容	属 性	関連 制御ビット	関連
15	00	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	16	メーカー使用	—	—	2	2 固定にしてください。	—	—	—
	17	メーカー使用	—	—	2	4 固定にしてください。	—	—	—
	30	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	31	メーカー使用	—	—	2	5 固定にしてください。	—	—	—
	33	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	34	メーカー使用	—	—	2	0 固定にしてください。	—	—	—
	35	メーカー使用	—	—	2	1 固定にしてください。	—	—	—

## 9-2 タイミングチャート

## 9-2-1 電源投入後の動作タイミング図 : 磁極位置推定有効時 (Pr9.20=2)

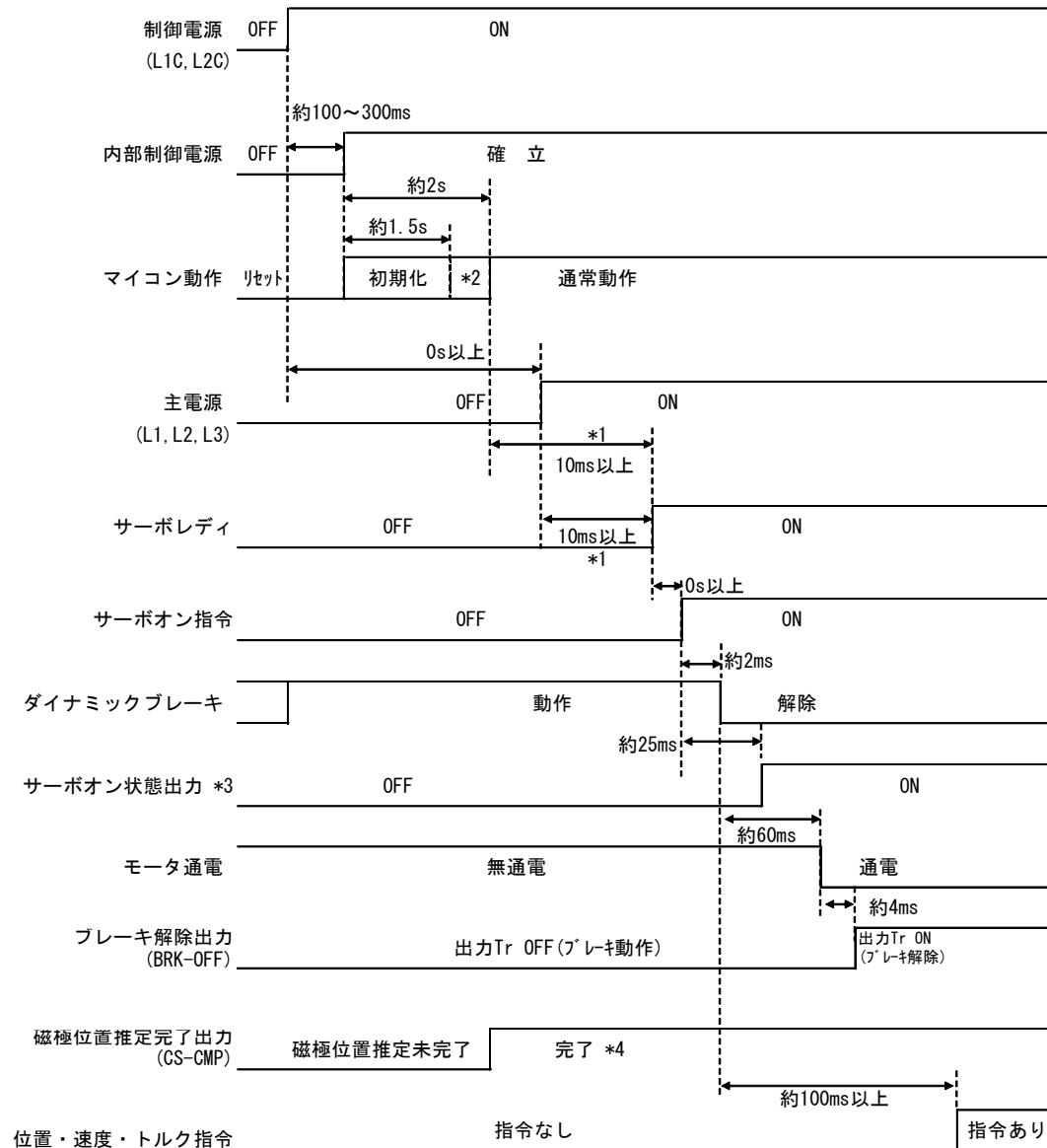


- ・上図は制御電源投入から指令を入力するまでのタイミングを示しています。
- ・サーボオン指令、位置・速度・トルク指令は上図のタイミングに従って入力してください。

- \*1. サーボレディ出力 (S-RDY) は「マイコンのイニシャライズ完了」「主電源確立」「アラーム未発生」「RTEX 通信とサーボの同期(位相合わせ)完了し RTEX 通信が確立」の全ての条件が満たされた時点でオンします。
- \*2. 内部制御電源確立後、マイコン初期化開始の約 1.5s 経過後に保護機能が動作を開始します。アンプに接続するすべての入出力信号（特に保護機能のトリガとなりうる 正方向/負方向 駆動禁止入力、フィードバックスケール入力など）は、保護機能の動作開始前に確立するようにご設計願います。また、この時間は Pr6.18「電源投入ウェイト時間」で長くすることができます。
- \*3. サーボオン状態出力 (SRV-ST) は、サーボオン入力 (SRV-ON) を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。
- \*4. 磁極位置推定の時間はパラメータ設定等に依存します。磁極位置推定完了出力 (CS-CMP) が ON になるのを確認してから指令を印加してください。磁極位置推定が正常に完了しなかった場合は磁極位置推定完了出力 (CS-CMP) は ON しません。

- \*5. Pr7. 40 「RTEX 機能拡張設定 4」 bit0=1 の場合、RTEX ステータスの Servo\_Active フラグは磁極位置推定が完了するまで強制的にサーボオフ(無通電)状態を返します。
- また、Pr7. 24 「RTEX 機能拡張設定 3」 bit4=1 の場合、Servo\_Active フラグはチャージ+電流オフセット設定が完了するまで強制的にサーボオフ(無通電)状態を返します。

## 9-2-2 電源投入後の動作タイミング図 : 磁極位置推定無効時 (Pr9.20=0, 1, 3)



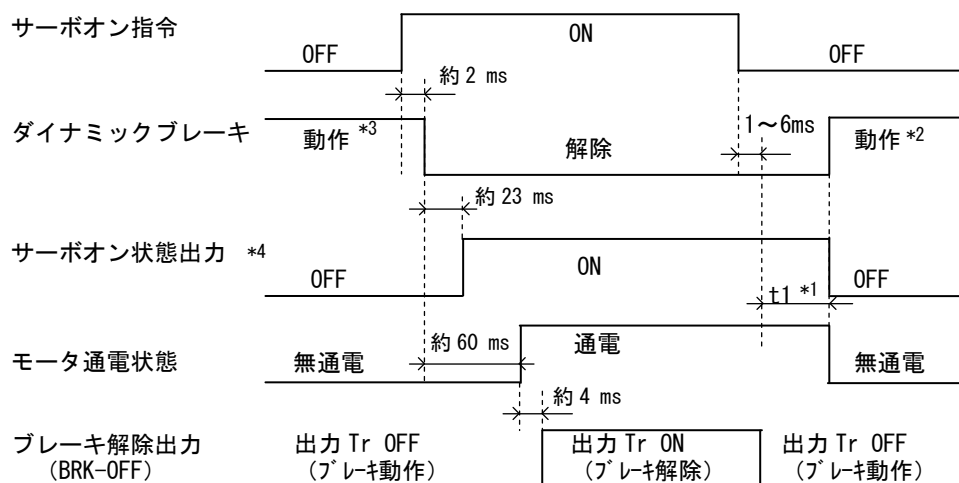
- ・上図は制御電源投入から指令を入力するまでのタイミングを示しています。
- ・サーボオン指令、位置・速度・トルク指令は上図のタイミングに従って入力してください。

- \*1. サーボレディ出力 (S-RDY) は「マイコンのイニシャライズ完了」「主電源確立」「アラーム未発生」「RTEX 通信とサーボの同期(位相合わせ)完了し RTEX 通信が確立」の全ての条件が満たされた時点でオンします。
- \*2. 内部制御電源確立後、マイコン初期化開始の約 1.5s 経過後に保護機能が動作を開始します。アンプに接続するすべての入出力信号（特に保護機能のトリガとなりうる 正方向/負方向 駆動禁止入力、フィードバックスケール入力など）は、保護機能の動作開始前に確立するようにご設計願います。また、この時間は Pr6.18「電源投入ウェイト時間」で長くすることができます。
- \*3. サーボオン状態出力 (SRV-ST) は、サーボオン入力 (SRV-ON) を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。
- \*4. Err61.2「磁極位置推定異常 3 保護」発生や Pr9.20=0 設定時では磁極位置推定完了出力 (CS-CMP) は ON しません。磁極推定完了出力 (CS-CMP) が ON となるタイミング(条件)は Pr9.20「磁極検出方式選択」、Pr7.41「RTEX 機能拡張設定 5」 bit0 の設定値により異なります。詳細は 2-2 項をご参照ください。



### 9-2-3 モータ停止（サーボロック）時のサーボオン／オフ動作タイミング図

（通常動作時はモータを停止させて、サーボオン／オフ動作をおこなってください。）



\*1. t1 は Pr4.37 「停止時メカブレーキ動作設定」 の設定値によります。

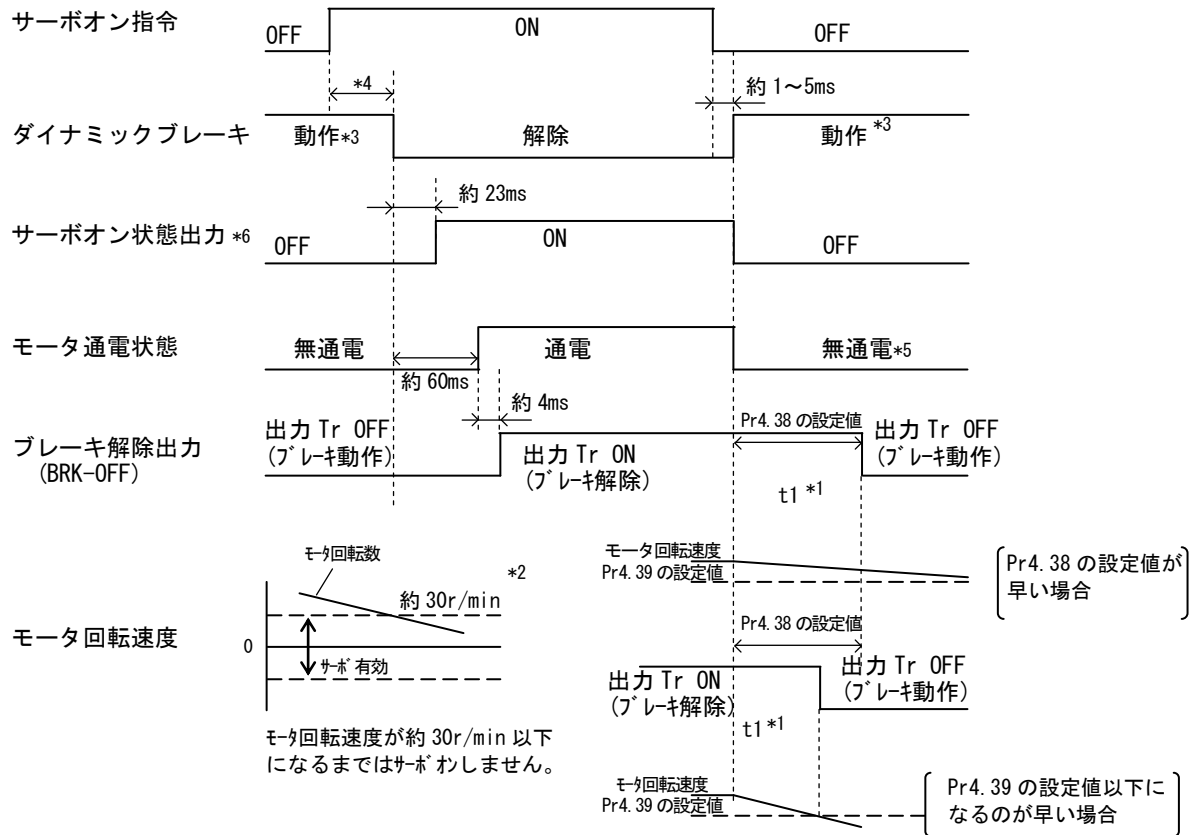
\*2. サervoオフ時のダイナミックブレーキの動作は Pr5.06 「サervoオフ時シーケンス」 の設定値によります。

\*3. モータ回転速度が約 30r/min 以下になるまでサervoオンしません。

\*4. サervoオン状態出力はサervoオン指令を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。

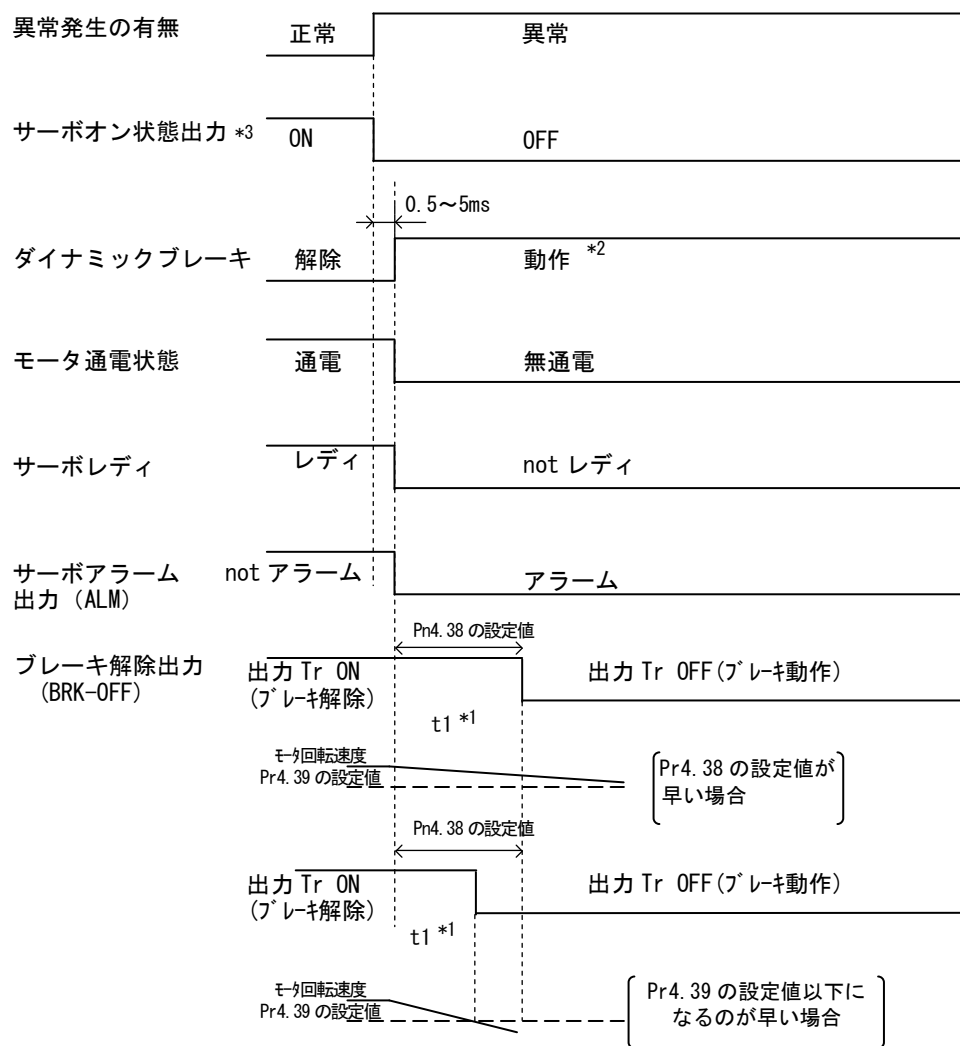
## 9-2-4 モータ回転時のサーボオン／オフ動作タイミング図

(緊急停止、又はトリップ時のタイミングです。繰り返し使用はできません。)



- \*1. t1 は Pr4.38 「動作時メカブレーキ動作設定」の設定値、またはモータ回転速度が Pr4.39 「ブレーキ解除速度設定」以下になるまでの時間の早い方になります。
- \*2. モータが減速中に再度サーボオン指令をオンにしても、停止するまでサーボオンに移行しません。
- \*3. サーボオフ時のダイナミックブレーキ動作は、Pr5.06「サーボオフ時シーケンス」の設定値によります。
- \*4. モータ回転速度が約 30r/min 以下になるまでサーボオンしません。
- \*5. サーボオフ時減速中のモータ通電状態は、Pr5.06「サーボオフ時シーケンス」の設定値によります。
- \*6. サーボオン状態出力はサーボオン指令を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。

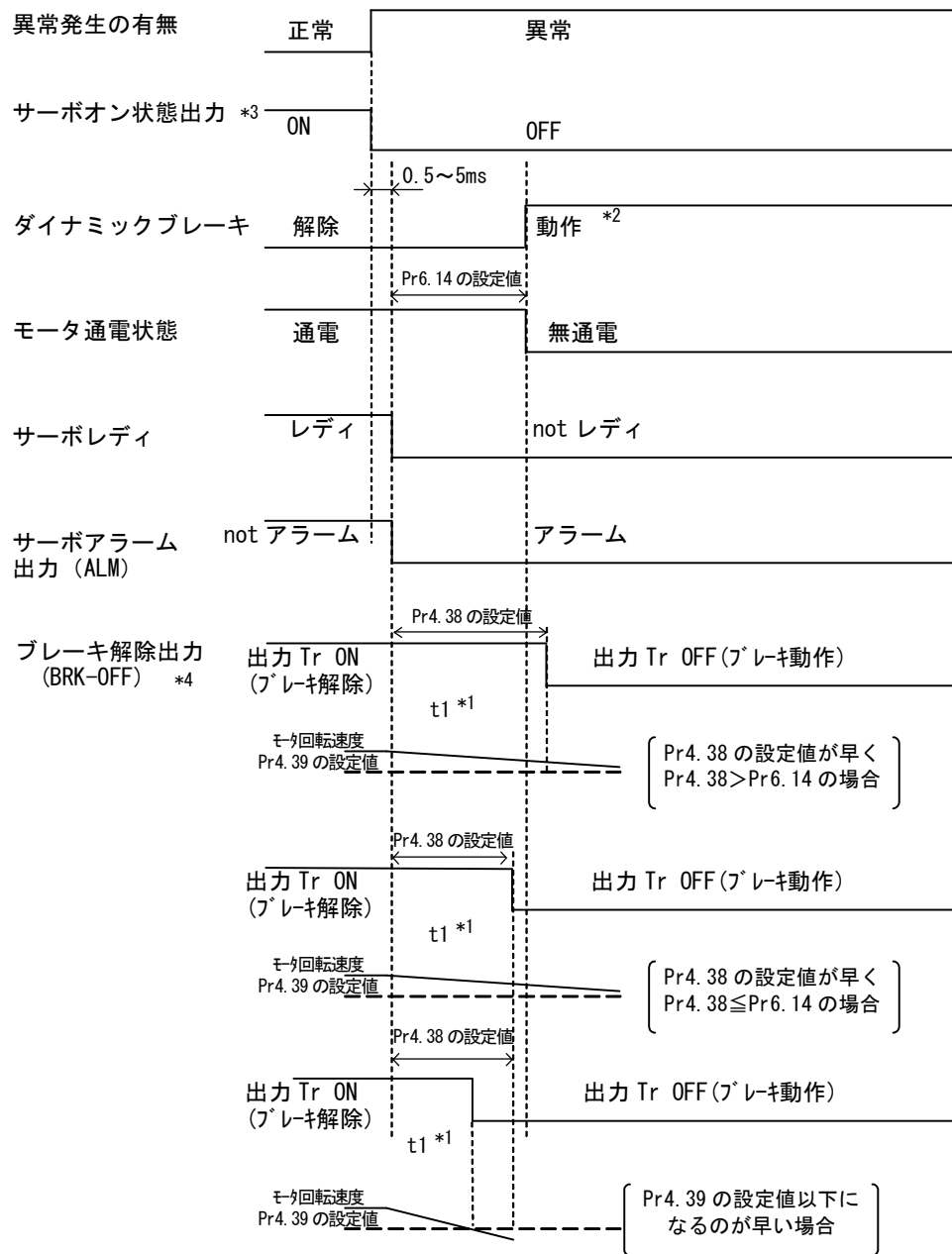
9-2-5 異常(アラーム)発生時(サーボオン指令状態)動作タイミング図(DB 減速、フリー減速動作)



・各種シーケンス動作の設定により、上図のタイミングが変わります。

- \*1. t1 は Pr4.38 「動作時メカブレーキ動作設定」 の設定値、またはモータ回転速度が Pr4.39 「ブレーキ解除速度設定」 以下になるまでの時間の早い方になります。
- \*2. アラーム発生時のダイナミックブレーキの動作は Pr5.10 「アラーム時シーケンス」 の設定値によります。
- \*3. サーボオン状態出力はサーボオン指令を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。

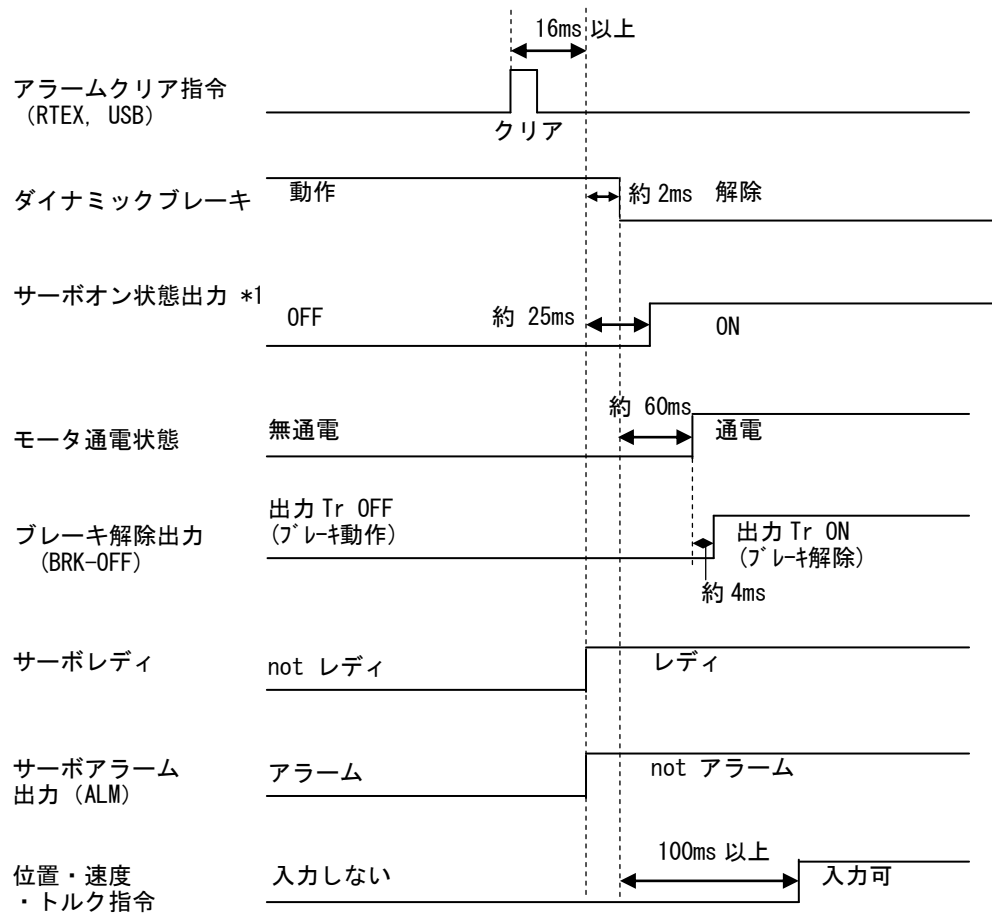
## 9-2-6 異常（アラーム）発生時（サーボオン指令状態）動作タイミング図（即時停止動作）



・各種シーケンス動作の設定により、上図のタイミングが変わります。

- \*1. t1 は Pr4.38 「動作時メカブレーキ動作設定」の設定値、またはモータ速度が Pr4.39 「ブレーキ解除速度設定」以下になるまでの時間の早い方になります。
- \*2. アラーム発生時のダイナミックブレーキの動作は Pr5.10 「アラーム時シーケンス」の設定値によります。
- \*3. サーボオン状態出力はサーボオン指令を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。
- \*4. Pr4.38 「動作時メカブレーキ動作設定」= Pr6.14 「アラーム時即時停止時間」となる設定を推奨します。  
Pr4.38 ≤ Pr6.14 に設定した場合、Pr4.38 時間経過後にブレーキは動作します。  
Pr4.38 > Pr6.14 に設定した場合、Pr4.38 時間経過してもブレーキは動作せず、無通電状態移行時に動作します。

## 9-2-7 アラームクリア時(サーボオン指令状態)動作タイミング図



\*1. サーボオン状態出力はサーボオン指令を受け付けたことを示す信号であり、指令入力可を示す出力ではありませんのでご注意ください。