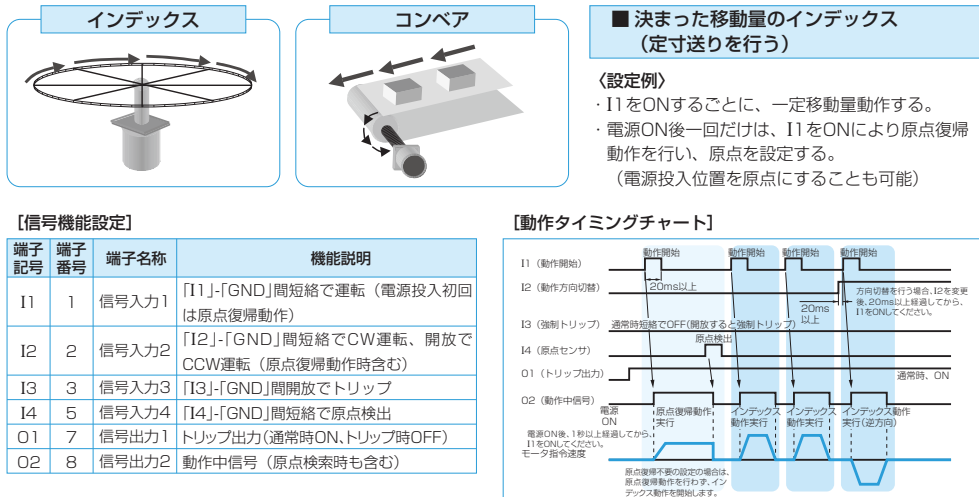


動作設定例

1. インデックス動作（寸送り）

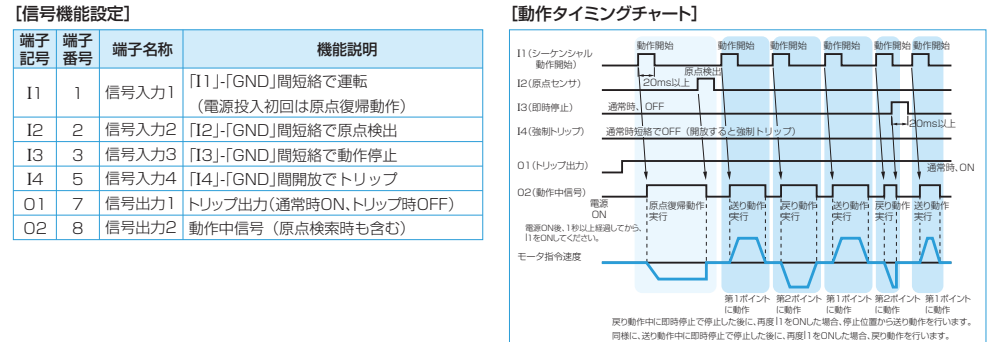
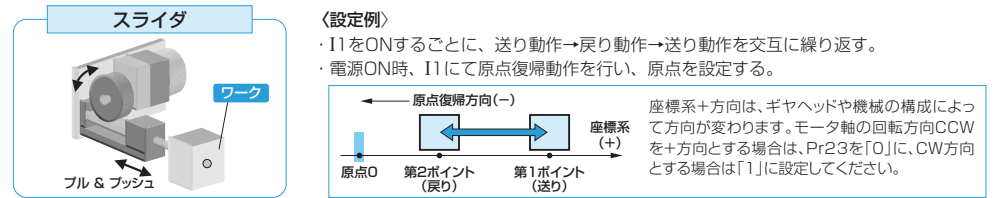


【パラメータ設定】出荷設定からの変更点のみを表に示しています。（*のついたパラメータは電源リセット後有効となります）

機能	パラメータNo. (Pr□□)	パラメータの名称	設定値	備 考
信号機能選択	50*	I1機能選択	8	動作開始(第1ポイントのみ使用する)
	51*	I2機能選択	14	動作方向切替入力
	52*	I3機能選択	0	強制トリップ入力
	53*	I4機能選択	11	原点センサ入力
	56*	I3入力論理選択	1	I3の極性を開放で有効(この場合は強制トリップ)に変更します。
	5C	O1機能選択	0	トリップ出力
原点復帰機能	5d	O2機能選択	2	動作中出力
	40	原点復帰モード	0, 1, 5	原点センサを使用する原点復帰を設定ください。
	41	原点復帰方向	0, 1	任意の原点復帰方向を選択してください。
	42	原点復帰速度	200	任意の動作速度を設定してください。
	44	原点復帰加減速時間	200	任意の加減速時間を設定してください。
	48*	原点復帰機能	2	電源投入位置を原点とする場合は1とする。
インデックス(第1ポイント)	49	モータフリー時原点復帰選択	1	1(トリップ発生時再度原点復帰が必要)としてください。
	4A	現在位置オーバーフロー許可	1	1(オーバーフロー許可)としてください。
	00	第1目標位置(回転回数)	10	回転回数(粗動)とパルス(微動:288/1/スで一回転)で移動量を設定してください。設定値が機械系の減速比を正確に表していない場合は累積誤差が発生し、位置ずれの原因となります。
	01	第1目標位置(パルス)	0	相対移動にしてください。
	02	第1座標設定	0	相対移動にしてください。
	03	第1設定速度	2000	任意の動作速度を設定してください。
	04,05	第1加速時間/第1減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
	06	第1ブロック設定	0	通常動作としてください。

〈お知らせ〉
この設定例では、I3が開放で強制トリップに設定されています。I3端子には正常時短絡、異常時に開放とするような非常停止スイッチなどを接続してください。
接続しない場合は、強制トリップが発生してモータが動作しませんのでご注意ください。

2. 往復動作



【パラメータ設定】出荷設定からの変更点のみを表に示しています。（*のついたパラメータは電源リセット後有効となります）

機能	パラメータNo. (Pr□□)	パラメータの名称	設定値	備 考
信号機能選択	50*	I1機能選択	9	シーケンシャル動作開始
	51*	I2機能選択	11	原点センサ入力
	52*	I3機能選択	1	即時停止入力
	53*	I4機能選択	0	強制トリップ入力
	57*	I4入力論理選択	1	I4の極性を開放で有効(この場合は強制トリップ)に変更します。
	5C	O1機能選択	0	トリップ出力
原点復帰機能	5d	O2機能選択	2	動作中出力
	40	原点復帰モード	0	原点センサを使用する原点復帰を設定ください。
	41	原点復帰方向	1	原点復帰方向は、通常、マイナス方向（戻り方向）としてください。
	42	原点復帰速度	200	任意の動作速度を設定してください。
	44	原点復帰加減速時間	200	任意の加減速時間を設定してください。
	48*	原点復帰機能	2	電源ON時、初回のI1入力で原点復帰動作
インデックス(第1ポイント)	49	モータフリー時原点復帰選択	0	トリップ発生時原点復帰不要
	4A	現在位置オーバーフロー許可	0	絶対移動設定なのでオーバーフロー許可しない。
	23*	座標系設定	0, 1	原点復帰方向がマイナス方向となる設定にしてください。
	00	第1目標位置(回転回数)	10	送り位置座標を設定してください。
	01	第1目標位置(パルス)	0	絶対移動にしてください。
	02	第1座標設定	1	任意の移動を設定してください。
	03	第1設定速度	2000	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
	04,05	第1加速時間/第1減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
インデックス(第2ポイント)	06	第1ブロック設定	0	通常動作としてください。
	08	第2目標位置(回転回数)	2	戻り位置座標を設定してください。（原点位置と同一ならば、0となります）
	09	第2目標位置(パルス)	0	絶対移動にしてください。
	0A	第2座標設定	1	任意の移動を設定してください。
	0b	第2設定速度	2000	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
	0C,0d	第2加速時間/第2減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
その他	0E	第2ブロック設定	0	通常動作としてください。
	22	シーケンシャル動作最大ポイント番号	2	シーケンシャル動作における、最大ポイント番号を制限します。このパラメータを2とすることで、I1をONする毎に、第1ポイント→第2ポイント→第1ポイント・・・と交互に動作します。

動作設定例

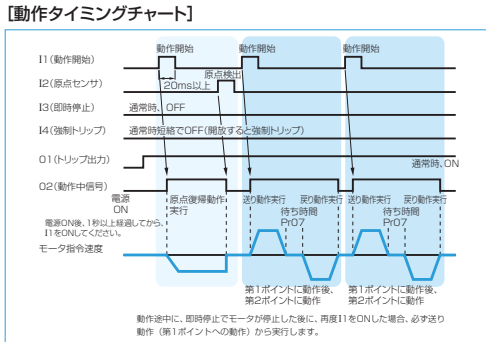
自動往復動作

【設定例】

- ・I1をONすると、目標位置（送り位置）に動作し、指定時間待って、元の位置（戻り位置）に戻る。
- ・電源ON時、I1にて原点復帰動作を行い、原点を設定する。

座標系＋方向は、ギヤヘッドや機械の構成によって方向が変わります。モータ軸の回転方向CCWを＋方向とする場合は、Pr23を「0」に、CW方向とする場合は「1」に設定してください。

【信号機能設定】			
端子記号	端子番号	端子名称	機能説明
I1	1	信号入力1	「I1」-「GND」間短絡で運転（電源投入初回は原点復帰動作）
I2	2	信号入力2	「I2」-「GND」間短絡で原点検出
I3	3	信号入力3	「I3」-「GND」間短絡で動作停止（短絡中は、モータ動作しない）
I4	5	信号入力4	「I4」-「GND」間開放でトリップ
O1	7	信号出力1	トリップ出力（通常時ON、トリップ時OFF）
O2	8	信号出力2	動作中信号（原点検索時も含む）



【パラメータ設定】出荷設定からの変更点のみを表に示しています。（*のついたパラメータは電源リセット後有効となります）

機能	パラメータNo. (Pr□□)	パラメータの名称	設定値	備 考
信号機能選択	50*	I1機能選択	8	動作開始
	51*	I2機能選択	11	原点センサ入力
	52*	I3機能選択	1	即時停止入力
	53*	I4機能選択	0	強制トリップ入力
	57*	I4入力論理選択	1	I4の極性を開放で有効（この場合は強制トリップ）に変更します。
	5C	O1機能選択	0	トリップ出力
原点復帰機能	5d	O2機能選択	2	動作中出力
	40	原点復帰モード	0	原点センサを使用する原点復帰を設定ください。
	41	原点復帰方向	1	原点復帰方向は、通常、マイナス方向（戻り方向）としてください。
	42	原点復帰速度	200	任意の動作速度を設定してください。
	44	原点復帰加減速時間	200	任意の加減速時間を設定してください。
	48*	原点復帰機能	2	電源ON時、初回のI1入力で原点復帰動作
第1ポイント（送り位置）	49	モータフリー時原点復帰選択	0	トリップ発生時原点復帰不要
	4A	現在位置オーバーフロー許可	0	絶対移動設定なのでオーバーフロー許可しない。
	23*	座標系設定	0, 1	原点復帰方向がマイナス方向となる設定にしてください
	00	第1目標位置（回転回数）	10	送り位置座標を設定してください。
	01	第1目標位置（パルス）	0	
	02	第1座標設定	1	絶対移動にしてください。
第2ポイント（戻り位置）	03	第1設定速度	2000	任意の動作速度を設定してください。
	04, 05	第1加速時間／第1減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
	06	第1ブロック設定	1	第1ポイント動作の後、第2ポイント動作を行います。
	07	第1ブロックタイマ設定	500	500ms経過後に、第2ポイント動作を開始します。
	08	第2目標位置（回転回数）	2	戻り位置座標を設定してください。
	09	第2目標位置（パルス）	0	（原点位置と同一ならば、0となります）
第2ポイント（戻り位置）	0A	第2座標設定	1	絶対移動にしてください。
	0b	第2設定速度	2000	任意の動作速度を設定してください。
	0C, 0d	第2加速時間／第2減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
	0E	第2ブロック設定	0	通常動作としてください。
	0F	第2ブロックタイマ設定	0	0Eが0のため無効です。

※ご使用に際し必ず「取扱説明書」をお読みいただき注意事項を十分ご確認の上、正しくお使いください。

ドア開閉動作

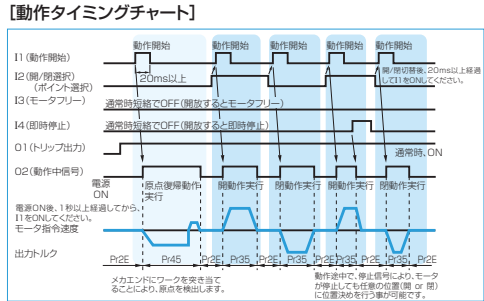
【設定例】

- ・開／閉を選択して、I1を入力することで、開閉動作を行う。
- ・動作途中、任意の位置で停止させても、その位置からの開閉動作可能。（モータフリーで手で移動させた後でも同様。）
- ・突き当て原点復帰を用いることで、原点センサを不要にすることが可能。
- ・モータ停止時の保持トルクを変更することが可能。

座標系＋方向は、ギヤヘッドや機械の構成によって方向が変わります。モータ軸の回転方向CCWを＋方向とする場合は、Pr23を「0」に、CW方向とする場合は「1」に設定してください。

メカエンド原点オフセット量を－144に設定した場合、メカエンドから見て144パルス＋方向に移動したポイントが原点になります。

【信号機能設定】			
端子記号	端子番号	端子名称	機能説明
I1	1	信号入力1	「I1」-「GND」間短絡で運転（電源投入初回は原点復帰動作）
I2	2	信号入力2	「I2」-「GND」間短絡で閉（第2ポイント）動作、開放で閉（第1ポイント）動作
I3	3	信号入力3	「I3」-「GND」間開放でモータフリー（サボロック解除）
I4	5	信号入力4	「I4」-「GND」間開放で動作停止（開放中はモータ作動しない）
O1	7	信号出力1	トリップ出力（通常時ON、トリップ時OFF）
O2	8	信号出力2	動作中信号（原点検索時も含む）



【パラメータ設定】出荷設定からの変更点のみを表に示しています。（*のついたパラメータは電源リセット後有効となります）

機能	パラメータNo. (Pr□□)	パラメータの名称	設定値	備 考
信号機能選択	50*	I1機能選択	8	動作開始
	51*	I2機能選択	6	ポイント指定1入力（第1／第2ポイントの選択）
	52*	I3機能選択	15	モータフリー入力
	53*	I4機能選択	1	即時停止入力
	56*	I3入力論理選択	1	I3の極性を開放で有効（この場合はモータフリー）に変更します。
	57*	I4入力論理選択	1	I4の極性を開放で有効（この場合は即時停止）に変更します。
原点復帰機能	5C	O1機能選択	0	トリップ出力
	5d	O2機能選択	2	動作中出力
	40	原点復帰モード	3	突き当て原点復帰
	41	原点復帰方向	1	原点復帰方向は、通常、マイナス方向（閉方向）としてください。
	42	原点復帰速度	200	任意の動作速度を設定してください。
	44	原点復帰加減速時間	200	任意の加減速時間を設定してください。
第1ポイント（開位置）	45	突き当てトルク検出値	50	突き当て原点復帰中のトルク制限値です。
	46	突き当てトルク検出時間	100	1秒間トルク制限が続くと、原点検出とします。
	47	原点オフセット量	－144	設定したい原点から、メカエンドまでの距離を設定してください。
	48*	原点復帰機能	2	電源ON時、初回のI1入力で原点復帰動作。
	49	モータフリー時原点復帰選択	0	トリップ発生時原点復帰不要
	4A	現在位置オーバーフロー許可	0	絶対移動設定なのでオーバーフロー許可しない。
第2ポイント（閉位置）	23*	座標系設定	0, 1	原点復帰方向がマイナス方向となる設定にしてください。
	00	第1目標位置（回転回数）	0	ドアの開位置座標を設定してください。
	01	第1目標位置（パルス）	0	（原点位置と同一ならば、0となります）
	02	第1座標設定	1	絶対移動にしてください。
	03	第1設定速度	2000	任意の動作速度を設定してください。
	04, 05	第1加速時間／第1減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
第2ポイント（閉位置）	06	第1ブロック設定	0	通常動作としてください。
	08	第2目標位置（回転回数）	40	ドアの開位置座標を設定してください。
	09	第2目標位置（パルス）	0	
	0A	第2座標設定	1	絶対移動にしてください。
	0b	第2設定速度	2000	任意の動作速度を設定してください。
	0C, 0d	第2加速時間／第2減速時間	200	任意の加速時間、減速時間を設定してください。
ドア停止時の保持トルク（保持力）を自動切り替える場合	0E	第2ブロック設定	0	通常動作としてください。
	2E	トルクリミット設定	100	ドア停止時の保持トルクを設定します。値を小さくするほど、保持力が弱くなります。
	35	第2トルクリミット設定	150	ドア動作中の最大出力トルクです。
	36	ゲイン切替モード選択	2	切替を行わない場合は、0としてください。
	37	第2ゲイン切替時間	100	動作の指令完了後、100ms後にトルクを切り替えます。

切替機能	2E	トルクリミット設定	100	ドア停止時の保持トルクを設定します。値を小さくするほど、保持力が弱くなります。
	35	第2トルクリミット設定	150	ドア動作中の最大出力トルクです。
	36	ゲイン切替モード選択	2	切替を行わない場合は、0としてください。
	37	第2ゲイン切替時間	100	動作の指令完了後、100ms後にトルクを切り替えます。

パラメータ

パラメータの概要

本シリーズのブラシレスインバータは、その特性・機能などを調整・設定する各種のパラメータを持っています。それぞれのパラメータの目的・機能などを説明しています。よく理解して頂いた上で、お客様の運転条件に最適な状態に調整してご使用ください。

パラメーター一覧

パラメータ No. (Pr□□)	パラメータの名称	設定範囲	出荷 設定値	説 明	
00	第1ポイント	第1目標位置(回転回数)	～16384～16383	0	設定単位[回転回数]
01		第1目標位置(バリス)	～288～288	0	設定単位[バリス]
02		第1座標設定	0,1	1	第1ポイントへの位置決め方法を選択します。 0：相対移動、1：絶対移動
03		第1設定速度	0～3000	2000	第1ポイントへの動作速度を設定します。設定単位[r/min]
04		第1加速時間	1～30000	200	第1設定速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
05		第1減速時間	1～30000	200	第1設定速度から停止するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
06	第2ポイント	第1ブロック設定	0～2	0	0：通常動作、 1：連続ブロック動作（第1ポイント→第2ポイント）、 2：合成ブロック動作（第1ポイント+第2ポイント）
07		第1ブロックタイマ設定	0～30000	0	Pr06が「1」のときのみの有効。 第1ポイントの指令完了後、本設定時間経過後に、第2ポイントの指令を開始します。2ms単位にて有効。（1と設定しても切捨て0として認識）設定単位[ms]
08		第2目標位置(回転回数)	～16384～16383	0	設定単位[回転回数]
09		第2目標位置(バリス)	～288～288	0	設定単位[バリス]
0A		第2座標設定	0,1	1	第2ポイントへの位置決め方法を選択します。 0：相対移動、1：絶対移動
0b	第3ポイント	第2設定速度	0～3000	2000	第2ポイントへの動作速度を設定します。設定単位[r/min]
0C		第2加速時間	1～30000	200	第2設定速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
0d		第2減速時間	1～30000	200	第2設定速度から停止するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
0E		第2ブロック設定	0,1	0	0：通常動作、 1：連続ブロック動作（第2ポイント→第3ポイント）
0F		第2ブロックタイマ設定	0～30000	0	Pr0Eが「1」のときのみの有効。 第2ポイントの指令完了後、本設定時間経過後に、第3ポイントの指令を開始します。2ms単位にて有効。設定単位[ms]
10	第3ポイント	第3目標位置(回転回数)	～16384～16383	0	設定単位[回転回数]
11		第3目標位置(バリス)	～288～288	0	設定単位[バリス]
12		第3座標設定	0,1	1	第3ポイントへの位置決め方法を選択します。 0：相対移動、1：絶対移動
13		第3設定速度	0～3000	2000	第3ポイントへの動作速度を設定します。設定単位[r/min]
14		第3加速時間	1～30000	200	第3設定速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
15		第3減速時間	1～30000	200	第3設定速度から停止するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
16		第3ブロック設定	0～2	0	0：通常動作、 1：連続ブロック動作（第3ポイント→第4ポイント）、 2：合成ブロック動作（第3ポイント+第4ポイント）
17		第3ブロックタイマ設定	0～30000	0	Pr16が「1」のときのみの有効。 第3ポイントの指令完了後、本設定時間経過後に、第4ポイントの指令を開始します。2ms単位にて有効。設定単位[ms]
18		第4目標位置(回転回数)	～16384～16383	0	設定単位[回転回数]
19		第4目標位置(バリス)	～288～288	0	設定単位[バリス]
1A		第4座標設定	0,1	1	第4ポイントへの位置決め方法を選択します。 0：相対移動、1：絶対移動
1b		第4設定速度	0～3000	2000	第4ポイントへの動作速度を設定します。設定単位[r/min]
1C		第4加速時間	1～30000	200	第4設定速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
1d		第4減速時間	1～30000	200	第4設定速度から停止するまでの時間を設定します。設定単位[ms]

パラメータ No. (Pr□□)	パラメータの名称	設定範囲	出荷 設定値	説 明
1E	第4ポイント	第4ブロック設定	0,1	0
1F		第4ブロックタイマ設定	0～30000	0
20	第5ポイント	加速モード	0,1	0
21		減速モード	0,1	0
22		シーケンシャル動作 最大ポイント番号	1～4	4
23		座標系設定	0,1	0
28		位置ループゲイン (第1ゲイン)	0～100	5
29	第6ポイント	速度ループゲイン (第1ゲイン)	0～10000	1000
2A		速度ループ積分ゲイン (第1ゲイン)	0～10000	500
2b		速度フィード フォワードゲイン (第1ゲイン)	0～100	0
2C		速度検出フィルタ (第1ゲイン)	5～20	13
2d		速度フィード フォワード時定数 (第1-第2ゲイン共用)	0～500	0
2E	第7ポイント	トルクリミット設定 (第1ゲイン)	50～150	150
2F		トルクフィルタ時定数 (第1-第2ゲイン共用)	0～500	0
30		第2位置ループゲイン (第2ゲイン)	0～100	5
31		第2速度ループゲイン (第2ゲイン)	0～10000	1000
32		第2速度ループ積分 ゲイン(第2ゲイン)	0～10000	500
33	第8ポイント	第2速度フィード フォワードゲイン (第2ゲイン)	0～100	0
34		第2速度検出フィルタ (第2ゲイン)	5～20	13
35		第2トルクリミット (第2ゲイン)	50～150	150
36		ゲイン切替モード選択	0～2	0

<お知らせ>

・ のパラメータは一度電源を切り、約10秒後に再度電源投入することで有効になります。変更しただけでは有効になりません。

※ご使用に際し必ず「取扱説明書」をお読みいただき注意事項を十分ご確認の上、正しくお使いください。

パラメータ

パラメータ No. (Pr□□)	パラメータの名称	設定範囲	出荷 設定値	説 明
37	ゲイン切替時間	0～10000	50	ゲイン切替モードを自動切替えに設定した場合、指令出力後、設定時間経過後に第2ゲイン(動作時)から第1ゲイン(停止時)に切り替わります。設定単位[ms]
38	位置決め完了範囲	0～16383	20	偏差(指令位置と動いた位置の差)が設定値以下になると位置決め完了信号をONします。設定単位[パルス]
39	位置偏差過大設定	0～16383	144	偏差(指令位置と動いた位置の差)の値が、本パラメータ値×8より大きく、かつパラメータ3Aが有効である時、位置偏差過大異常が発生します。 設定単位[パルス]
3A	位置偏差過大異常無効	0,1	0	0：有効、1：無効（トリップせずに動作を続ける）
3E	運転指令選択	0,1	0	モータの運転指令方法を選択します。 0：I/Oによる指令、1：RS485による指令（I/Oによる動作指令は無効、トリップやセンサ入力を除く）
40	原点復帰モード	0～5	0	原点復帰方法を選択します。 0：原点センサ原点復帰、1：1：原点センサ原点復帰2 2：リミットセンサ原点復帰、3：突き当て原点復帰 4：強制原点復帰、5：原点センサ原点復帰3
41	原点復帰方向	0,1	0	原点の検出方向を設定します。 0：＋方向に検出、1：－方向に検出
42	原点復帰速度	0～3000	200	原点復帰動作時の速度を設定します。設定単位[r/min]
43	原点復帰リミット	0～16383	0	モータの移動量が設定値を超えても原点が検出できない場合、原点復帰異常となります。（0の時は無効）設定単位[回転回数]
44	原点復帰加速・減速時間	1～30000	200	原点復帰速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
45	突き当てトルク検出値	50～150	50	突き当て原点復帰時のモータの出力トルクを制限します。定格トルクに対する[%]で設定してください。
46	突き当て検出時間	0～15000	100	突き当て原点復帰時の突き当てトルクの検出時間を設定します。設定単位[ms]
47	原点オフセット量	-16384～16383	0	原点検出位置からのオフセット量を設定します。原点検出後、オフセットとして移動させたい方向と正負反対の値を設定してください。（－100と設定すると座標系＋方向に100パルス移動した所を原点とします。）設定単位[パルス]
48	原点復帰機能	0～2	1	0：必要、1：不要（電源投入時の位置が原点）、 2：原点復帰未完了時、動作開始信号にて原点復帰動作を行います。
49	モータフリー時 原点復帰選択	0,1	0	0：モータフリー状態解除後（トリップ発生時、トリップリセット後）、原点復帰無しで位置決め動作が可能 1：モータフリー（トリップ発生）時、再度原点復帰が必要 注）Pr48が1の時は、本パラメータの設定は無効となります。
4A	現在位置オーバーフロー許可	0,1	0	モータの現在位置カウンタがオーバーフローした（±32767回転を越えた）場合の動作を設定します。 0：禁止（トリップ）、1：許可（トリップしない） 一方向にずっと回転させるような動作の場合1としてください。
4b	ジョグ速度	0～3000	100	ジョグ動作時の動作速度を設定します。設定単位[r/min]
4C	ジョグ加速時間	1～30000	200	ジョグ速度に到達するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
4d	ジョグ減速時間	1～30000	200	ジョグ速度から停止するまでの時間を設定します。設定単位[ms]
4E	ティーチング速度	0～3000	50	設定器Bのティーチング機能使用時に用いられる速度を設定します。加減速時間はジョグ加速時間、ジョグ減速時間で設定された値になります。 設定単位[r/min]
50	I1機能選択	0～15	8	I1～I4に機能を割り当てます。 0：強制トリップ、1：即時停止、2：減速停止、3：原点復帰開始※、
51	I2機能選択	0～15	6	4：正転ジョグ※、5：逆転ジョグ※、6：ポイント指定1※、 7：ポイント指定2※、8：動作開始※、9：シーケンシャル動作開始※、
52	I3機能選択	0～15	11	10：トリップリセット、11：原点センサ、12：＋方向リミット、 13：－方向リミット、14：動作方向切替※、15：モータフリー
53	I4機能選択	0～15	0	※）Pr3Eが1の時は、RS485優先のためこの機能はI/O入力では無効となります。

パラメータ No. (Pr□□)	パラメータの名称	設定範囲	出荷 設定値	説 明
54	I1入力論理選択	0,1	0	0：通常論理（GNDと接続で入力有効（ON））
55	I2入力論理選択	0,1	0	1：反転論理（OPEN（開放）で入力有効（ON））
56	I3入力論理選択	0,1	0	反転論理は強制トリップ（非常停止入力）など、配線の断線側で動作させたい入りに設定してください。
57	I4入力論理選択	0,1	0	
58	トリップリセット機能有効／無効	0,1	1	0：無効、 1：動作開始信号を1秒以上入力することでトリップリセット実行可能
59	即時停止時減速時間	0～30000	0	即時停止実行時の減速時間を設定してください。設定単位[ms]
5C	O1機能選択	0～5	0	O1、O2に機能を割り当てます。
5d	O2機能選択	0～5	2	0：トリップ出力、1：位置決め完了、2：動作中信号(BUSY)、 3：原点復帰完了、4：過負荷検出、5：トルク制限中
5E	O1出力極性選択	0,1	0	0：通常論理（有効で出力トランジスタON、無効でOFF）
5F	O2出力極性選択	0,1	0	1：反転論理（有効で出力トランジスタOFF、無効でON） トリップ出力のみ通常論理でトリップ時出力トランジスタOFF、トリップしていない時は出力トランジスタONとなります。
60	RS485機器番号	128～159	129	通信時のブラシレスインバータの機器番号（ブラシレスインバータID）を設定します。この値が、通信時の軸番号となります。 80h（128）は、接続されたすべてのブラシレスインバータに一斉に制御データ（動作開始等）の設定を行う場合に設定する機器番号です（ブラシレスインバータから応答はしません）。 機器番号を80h（128）に設定するとパラメータの変更、状態要求は無視されますので、通常は81h（129）～9Fh（159）に設定してください。
61	RS485通信速度	0～2	2	RS485通信の通信速度を設定します。 0：2400bps、1：4800bps、2：9600bps
62	RS485通信規格	0～11	4	RS485通信の通信規格を設定します。 0：8ビット、パリティ無し、ストップビット1 1：8ビット、パリティ無し、ストップビット2 2：8ビット、奇数パリティ、ストップビット1 3：8ビット、奇数パリティ、ストップビット2 4：8ビット、偶数パリティ、ストップビット1 5：8ビット、偶数パリティ、ストップビット2 6：8ビット、パリティ無し、ストップビット1 7：7ビット、パリティ無し、ストップビット2 8：7ビット、奇数パリティ、ストップビット1 9：7ビット、奇数パリティ、ストップビット2 10：7ビット、偶数パリティ、ストップビット1 11：7ビット、偶数パリティ、ストップビット2
63	RS485通信応答時間	10～1000	10	通信応答時間は、ブラシレスインバータが通信データを受信後、応答のためRS485バスを送信モードにする最短時間です。実際のデータ応答時間は命令の種類、データにより変化します。設定単位[ms]
64	RS485通信リトライ回数	0～9	9	RS485通信の通信リトライ回数を設定します。 0～8：リトライ回数、9：リトライしない
65	RS485プロトコルタイムアウト	1～255	2	プロトコルタイムアウトは、通信時に、キャラクタコードを受信してから次のキャラクタコードを受信するまでの許容時間です。この時間内に正常なキャラクタコードを受信できなかった場合、通信タイムアウトとなり受信データを破棄します。 連続してタイムアウトが発生し、検出回数がリトライ回数を超えるとブラシレスインバータはRS485通信異常でトリップします。設定単位[秒]
6A	トリップ履歴クリア	<div><div></div><div>00</div><div>(0)</div></div> <div><div></div><div>99</div><div>(1)</div></div>	n0 (0)	「 <div><div></div><div>99</div><div>(1)</div></div> 」をセットすると、トリップ履歴（Pr6b～6F）をクリアします。 「PANATERM for BL」（別売）上でも1を設定するとクリアします。

<お知らせ>

・ のパラメータは一度電源を切り、約10秒後に再度電源投入することで有効になります。変更しただけでは有効になりません。

パラメータ

パラメータ No. (Pr□□)	パラメータの名称	設定範囲	出荷 設定値	説 明
6b	トリップ履歴1	—	—	1回前のトリップ履歴を表示します。
6C	トリップ履歴2	—	—	2回前のトリップ履歴を表示します。
6d	トリップ履歴3	—	—	3回前のトリップ履歴を表示します。
6E	トリップ履歴4	—	—	4回前のトリップ履歴を表示します。
6F	トリップ履歴5	—	—	5回前のトリップ履歴を表示します。
77	パラメータコピー機能	<div> <div>n0</div> <div>P.LnIf</div> <div>P.LORd</div> <div>P.Pr00</div> </div>	n0	本機能は、設定器Bのみで使用可能です。
7A	モニタモード切替	0~6	0	設定器Bを接続した時の最初に表示されるモニタ画面を選択します。 0：回転速度（実速度）、1：トルク、2：負荷率、 3：指令速度、4：内部直流電圧、 5：現在位置（下位5桁）、6：現在位置（回転回数）
7b	指令分周分子	1~20000	1	動作移動量の分周通倍比を設定します。本パラメータを変更しても、モータの動作速度には影響ありません。 分子：分母=100：1~1：100の間で設定可能です。
7C	指令分周分母	1~20000	1	
7F	メーカ使用	—	—	

<お知らせ>

- ・ Pr6b, 6C, 6d, 6E, 6F, 7Fは読み込みのみ可能なパラメータです。変更できません。
- ・ のパラメータは一度電源を切り、約10秒後に再度電源投入することで有効になります。変更しただけでは有効になりません。