

5. 파라미터

제5장 파라미터

⚠ 주의	<ul style="list-style-type: none"> ● 파라미터의 극단적인 조정 및 변경은 동작이 불안정하게 되기 때문에 절대로 실시하지 말아 주십시오. ● 파라미터의 각 자릿수에 고정치가 기재되어 있는 경우, 그 자릿수의 값은 절대로 변경하지 말아 주십시오. ● 메이커 설정용 파라미터는 변경하지 말아 주십시오.
-------------	--

5.1 파라미터 일람

포인트
<ul style="list-style-type: none"> ● 파라미터 약칭 앞에 *표가 붙은 파라미터는 설정후 일단 전원을 OFF로하고 재투입하면 유효하게 됩니다. ● 제어 모드란의 기호는 각각 다음의 제어 모드를 나타냅니다. P: 위치제어 모드 S: 속도제어 모드 T: 토크제어 모드

5.1.1 기본 설정 파라미터([Pr.PA _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PA01	*STY	운전 모드	1000h		○	○	○
PA02	*REG	회생흡선	0000h		○	○	○
PA03	*ABS	절대위치 검출 시스템	0000h		○		
PA04	*AOP1	기능 선택 A-1	2000h		○	○	
PA05	*FBP	1회전당 지령 입력 펄스수	10000		○		
PA06	CMX	전자기어 분자(지령 펄스 배율 분자)	1		○		
PA07	CDV	전자기어 분모(지령 펄스 배율 분모)	1		○		
PA08	ATU	오토튜닝 모드	0001h		○	○	
PA09	RSP	오토튜닝 응답성	16		○	○	
PA10	INP	인포지션 범위	100	[pulse]	○		
PA11	TLP	정전 토크 제한	100.0	[%]	○	○	○
PA12	TLN	역전 토크 제한	100.0	[%]	○	○	○
PA13	*PLSS	지령펄스 입력 형태	0100h		○		
PA14	*POL	회전 방향 선택	0		○		
PA15	*ENR	엔코더 출력 펄스	4000	[pulse/rev]	○	○	○
PA16	*ENR2	엔코더 출력 펄스 2	1		○	○	○
PA17		메이커 설정용	0000h				
PA18			0000h				
PA19	*BLK	파라미터 기입 금지	00AAh		○	○	○
PA20	*TDS	터프 드라이브 설정	0000h		○	○	○
PA21	*AOP3	기능 선택 A-3	0001h		○	○	
PA22		메이커 설정용	0000h				
PA23	DRAT	드라이브 레코더 임의 알람 트리거 설정	0000h		○	○	○
PA24	AOP4	기능 선택 A-4	0000h		○	○	
PA25		메이커 설정용	0				
PA26			0000h				
PA27			0000h				
PA28			0000h				
PA29			0000h				
PA30			0000h				
PA31			0000h				
PA32			0000h				

5. 파라미터

5.1.2 게인 · 필터 설정 파라미터([Pr.PB _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PB01	FILT	어댑티브 튜닝 모드(어댑티브 필터Ⅱ)	0000h		○	○	○
PB02	VRFT	제진제어 튜닝 모드(어드밴스드 제진제어)	0000h		○		
PB03	PST	위치지령 가감속 시정수(위치 스무딩)	0	[ms]	○		
PB04	FFC	피드 포워드 게인	0	[%]	○		
PB05		메이커 설정용	500				
PB06	GD2	부하관성 모멘트비	7.00	[배]	○	○	
PB07	PG1	모델제어 게인	15.0	[rad/s]	○	○	
PB08	PG2	위치제어 게인	37.0	[rad/s]	○		
PB09	VG2	속도제어 게인	823	[rad/s]	○	○	
PB10	VIC	속도 적분 보상	33.7	[ms]	○	○	
PB11	VDC	속도 미분 보상	980		○	○	
PB12	OVA	오버슈트 보정량	0	[%]	○		
PB13	NH1	기계공진 억제필터1	4500	[Hz]	○	○	○
PB14	NHQ1	노치 형상 선택1	0000h		○	○	○
PB15	NH2	기계공진 억제필터2	4500	[Hz]	○	○	○
PB16	NHQ2	노치 형상 선택2	0000h		○	○	○
PB17	NHF	축공진 억제 필터	0000h		○	○	○
PB18	LPF	로우패스 필터 설정	3141	[rad/s]	○	○	
PB19	VRF11	제진제어1 진동 주파수 설정	100.0	[Hz]	○		
PB20	VRF12	제진제어1 공진 주파수 설정	100.0	[Hz]	○		
PB21	VRF13	제진제어1 진동 주파수 댐핑 설정	0.00		○		
PB22	VRF14	제진제어1 공진 주파수 댐핑 설정	0.00		○		
PB23	VFBF	로우패스 필터 선택	0000h		○	○	○
PB24	*MVS	미진동 억제 제어	0000h		○		
PB25	*BOP1	기능 선택B-1	0000h		○		
PB26	*CDP	게인 변환 선택	0000h		○	○	
PB27	CDL	게인 변환 조건	10	[kpps]/ [pulse]/ [r/min]	○	○	
PB28	CDT	게인 변환 시정수	1	[ms]	○	○	
PB29	GD2B	게인 변환 부하관성 모멘트비	7.00	[배]	○	○	
PB30	PG2B	게인 변환 위치제어 게인	0.0	[rad/s]	○		
PB31	VG2B	게인 변환 속도제어 게인	0	[rad/s]	○	○	
PB32	VICB	게인 변환 속도 적분 보상	0.0	[ms]	○	○	
PB33	VRF1B	게인 변환 제진제어1 진동 주파수 설정	0.0	[Hz]	○		
PB34	VRF2B	게인 변환 제진제어1 공진 주파수 설정	0.0	[Hz]	○		
PB35	VRF3B	게인 변환 제진제어1 진동 주파수 댐핑 설정	0.00		○		
PB36	VRF4B	게인 변환 제진제어1 공진 주파수 댐핑 설정	0.00		○		
PB37		메이커 설정용	1600				
PB38			0.00				
PB39			0.00				
PB40			0.00				
PB41			0000h				
PB42			0000h				
PB43			0000h				
PB44			0.00				
PB45	CNHF	지령 노치 필터	0000h		○		
PB46	NH3	기계공진 억제 필터3	4500	[Hz]	○	○	○
PB47	NHQ3	노치 형상 선택 3	0000h		○	○	○
PB48	NH4	기계공진 억제 필터4	4500	[Hz]	○	○	○
PB49	NHQ4	노치 형상 선택 4	0000h		○	○	○
PB50	NH5	기계 공진 억제 필터5	4500	[Hz]	○	○	○

5. 파라미터

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PB51	NHQ5	노치 형상 선택5	0000h		○	○	○
PB52	VRF21	제진제어2 진동 주파수 설정	100.0	[Hz]	○		
PB53	VRF22	제진제어2 공진 주파수 설정	100.0	[Hz]	○		
PB54	VRF23	제진제어2 진동 주파수 덤핑 설정	0.00		○		
PB55	VRF24	제진제어2 공진 주파수 덤핑 설정	0.00		○		
PB56	VRF21B	계인 변환 제진제어2 진동 주파수 설정	0.0	[Hz]	○		
PB57	VRF22B	계인 변환 제진제어2 공진 주파수 설정	0.0	[Hz]	○		
PB58	VRF23B	계인 변환 제진제어2 진동 주파수 덤핑 설정	0.00		○		
PB59	VRF24B	계인 변환 제진제어2 공진 주파수 덤핑 설정	0.00		○		
PB60	PG1B	계인 변환 모델제어 계인	0.0	[rad/s]	○	○	
PB61		메이커 설정용	0.0				
PB62			0000h				
PB63			0000h				
PB64			0000h				

5.1.3 확장 설정 파라미터([Pr.PC _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드								
					P	S	T						
PC01	STA	속도 가속 시정수	0	[ms]		○	○						
PC02	STB	속도 감속 시정수	0	[ms]		○	○						
PC03	STC	S자 가감속 시정수	0	[ms]		○	○						
PC04	TQC	토크 지령 시정수	0	[ms]			○						
PC05	SC1	내부 속도 지령1	100	[r/min]		○							
		내부 속도 제한1					○						
PC06	SC2	내부 속도 지령2	500	[r/min]		○							
		내부 속도 제한2					○						
PC07	SC3	내부 속도 지령3	1000	[r/min]		○							
		내부 속도 제한3					○						
PC08	SC4	내부 속도 지령4	200	[r/min]		○							
		내부 속도 제한4					○						
PC09	SC5	내부 속도 지령5	300	[r/min]		○							
		내부 속도 제한5					○						
PC10	SC6	내부 속도 지령6	500	[r/min]		○							
		내부 속도 제한6					○						
PC11	SC7	내부 속도 지령7	800	[r/min]		○							
		내부 속도 제한7					○						
PC12	VCM	아날로그 속도지령 최대 회전속도	0	[r/min]		○							
		아날로그 속도제한 최대 회전속도					○						
PC13	TLC	아날로그 토크 지령 최대 출력	100.0	[%]			○						
PC14	MOD1	아날로그 모니터1 출력	0000h		○	○	○						
PC15	MOD2	아날로그 모니터2 출력	0001h		○	○	○						
PC16	MBR	전자 브레이크 시퀀스 출력	0	[ms]	○	○	○						
PC17	ZSP	영속도	50	[r/min]	○	○	○						
PC18	*BPS	알람 이력 클리어	0000h		○	○	○						
PC19	*ENRS	엔코더 출력 펄스 선택	0000h		○	○	○						
PC20	*SNO	국번 설정	0	[국]	○	○	○						
PC21		메이커 설정용	0000h										
PC22			*COP1					기능 선택C-1	0000h		○	○	○
PC23			*COP2					기능 선택C-2	0000h			○	○
PC24			*COP3					기능 선택C-3	0000h		○		
PC25		메이커 설정용	0000h										
PC26			*COP5					기능 선택C-5	0000h		○	○	
PC27			*COP6					기능 선택C-6	0000h		○	○	○

5. 파라미터

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PC28		메이커 설정용	0000h				
PC29			0000h				
PC30	STA2	속도 가속 시정수2	0	[ms]		○	○
PC31	STB2	속도 감속 시정수2	0	[ms]		○	○
PC32	CMX2	지령 입력 펄스 배율 분자2	1		○		
PC33	CMX3	지령 입력 펄스 배율 분자3	1		○		
PC34	CMX4	지령 입력 펄스 배율 분자4	1		○		
PC35	TL2	내부 토크 제한2	100.0	[%]	○	○	○
PC36	*DMD	상태 표시 선택	0000h		○	○	○
PC37	VCO	아날로그 속도 지령 오프셋	0	[mV]		○	
		아날로그 속도 제한 오프셋					○
PC38	TPO	아날로그 토크 지령 오프셋	0	[mV]			○
		아날로그 토크 제한 오프셋				○	
PC39	MO1	아날로그 모니터1 오프셋	0	[mV]	○	○	○
PC40	MO2	아날로그 모니터2 오프셋	0	[mV]	○	○	○
PC41		메이커 설정용	0				
PC42			0				
PC43	ERZ	오차과대 알람검지 레벨	0	[rev]	○		
PC44		메이커 설정용	0000h				
PC45			0000h				
PC46			0				
PC47			0				
PC48			0				
PC49			0				
PC50			0000h				
PC51	RSBR	강제정지시 감속 시정수	100	[ms]	○	○	
PC52		메이커 설정용	0				
PC53			0				
PC54	RSUP1	상하축 인상량	0	[0.0001rev]	○		
PC55		메이커 설정용	0				
PC56			100				
PC57			0000h				
PC58			0				
PC59			0000h				
PC60	*COPD	기능 선택C-D	0000h		○	○	○
PC61		메이커 설정용	0000h				
PC62			0000h				
PC63			0000h				
PC64			0000h				
PC65			0000h				
PC66			0000h				
PC67			0000h				
PC68			0000h				
PC69			0000h				
PC70			0000h				
PC71			0000h				
PC72			0000h				
PC73			0000h				
PC74			0000h				
PC75			0000h				
PC76			0000h				
PC77			0000h				
PC78			0000h				
PC79			0000h				
PC80	0000h						

5. 파라미터

5.1.4 입출력 설정 파라미터([Pr.PD _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PD01	*DIA1	입력 신호 자동 ON선택1	0000h		○	○	○
PD02		메이커 설정용	0000h				
PD03	*DI1L	입력 신호 디바이스 선택1L	0202h		○	○	
PD04	*DI1H	입력 신호 디바이스 선택1H	0002h				○
PD05	*DI2L	입력 신호 디바이스 선택2L	2100h		○	○	
PD06	*DI2H	입력 신호 디바이스 선택2H	0021h				○
PD07	*DI3L	입력 신호 디바이스 선택3L	0704h		○	○	
PD08	*DI3H	입력 신호 디바이스 선택3H	0007h				○
PD09	*DI4L	입력 신호 디바이스 선택4L	0805h		○	○	
PD10	*DI4H	입력 신호 디바이스 선택4H	0008h				○
PD11	*DI5L	입력 신호 디바이스 선택5L	0303h		○	○	
PD12	*DI5H	입력 신호 디바이스 선택5H	0003h				○
PD13	*DI6L	입력 신호 디바이스 선택6L	2006h		○	○	
PD14	*DI6H	입력 신호 디바이스 선택6H	0020h				○
PD15		메이커 설정용	0000h				
PD16			0000h				
PD17	*DI8L	입력 신호 디바이스 선택8L	0A0Ah		○	○	
PD18	*DI8H	입력 신호 디바이스 선택8H	0000h				○
PD19	*DI9L	입력 신호 디바이스 선택9L	0B0Bh		○	○	
PD20	*DI9H	입력 신호 디바이스 선택9H	0000h				○
PD21	*DI10L	입력 신호 디바이스 선택10L	2323h		○	○	
PD22	*DI10H	입력 신호 디바이스 선택10H	0023h				○
PD23	*DO1	출력 신호 디바이스 선택1	0004h		○	○	○
PD24	*DO2	출력 신호 디바이스 선택2	000Ch		○	○	○
PD25	*DO3	출력 신호 디바이스 선택3	0004h		○	○	○
PD26	*DO4	출력 신호 디바이스 선택4	0007h		○	○	○
PD27		메이커 설정용	0003h				
PD28	*DO6	출력 신호 디바이스 선택6	0002h		○	○	○
PD29	*DIF	입력 필터 설정	0004h		○	○	○
PD30	*DOP1	기능 선택D-1	0000h		○	○	○
PD31		메이커 설정용	0000h				
PD32	*DOP3		기능 선택D-3	0000h		○	
PD33		메이커 설정용	0000h				
PD34	DOP5	기능 선택D-5	0000h		○	○	○
PD35		메이커 설정용	0000h				
PD36			0000h				
PD37			0000h				
PD38			0				
PD39			0				
PD40			0				
PD41			0000h				
PD42			0000h				
PD43			0000h				
PD44			0000h				
PD45			0000h				
PD46			0000h				
PD47			0000h				
PD48			0000h				

5. 파라미터

5.1.5 확장 설정2 파라미터([Pr.PE _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PE01		메이커 설정용	0000h				
PE02			0000h				
PE03			0003h				
PE04			1				
PE05			1				
PE06			400				
PE07			100				
PE08			10				
PE09			0000h				
PE10			0000h				
PE11			0000h				
PE12			0000h				
PE13			0000h				
PE14			0111h				
PE15			20				
PE16			0000h				
PE17			0000h				
PE18			0000h				
PE19			0000h				
PE20			0000h				
PE21			0000h				
PE22			0000h				
PE23			0000h				
PE24			0000h				
PE25			0000h				
PE26			0000h				
PE27			0000h				
PE28			0000h				
PE29			0000h				
PE30			0000h				
PE31			0000h				
PE32			0000h				
PE33			0000h				
PE34			1				
PE35			1				
PE36			0.0				
PE37			0.00				
PE38			0.00				
PE39			20				
PE40			0000h				
PE41	EOP3	기능 선택 E-3	0000h				○ ○ ○
PE42		메이커 설정용	0				
PE43			0.0				
PE44			0000h				
PE45			0000h				
PE46			0000h				
PE47			0000h				
PE48			0000h				
PE49			0000h				
PE50			0000h				
PE51			0000h				
PE52			0000h				
PE53			0000h				
PE54			0000h				

5. 파라미터

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PE55		메이커 설정용	0000h				
PE56			0000h				
PE57			0000h				
PE58			0000h				
PE59			0000h				
PE60			0000h				
PE61			0.00				
PE62			0.00				
PE63			0.00				
PE64			0.00				

5.1.6 확장 설정3 파라미터([Pr.PF _ _])

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PF01		메이커 설정용	0000h				
PF02			0000h				
PF03			0000h				
PF04			0				
PF05			0				
PF06			0000h				
PF07			1				
PF08			1				
PF09			0000h				
PF10			0000h				
PF11			0000h				
PF12			10000				
PF13			100				
PF14			100				
PF15			2000				
PF16			0000h				
PF17			10				
PF18			0000h				
PF19			0000h				
PF20			0000h				
PF21	DRT	드라이브 레코더 전환 시간 설정	0	[s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF22		메이커 설정용	200				
PF23	OSCL1	진동 터프 드라이브 발진 검지 레벨	50	[%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PF24	*OSCL2	진동 터프 드라이브 기능 선택	0000h		<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PF25	CVAT	순간정지 터프 드라이브 검출 시간	200	[ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF26		메이커 설정용	0				
PF27			0				
PF28			0				
PF29			0000h				
PF30			0				
PF31	FRIC	기능 진단 기능 저속시 마찰 추정 영역 판정 속도	0	[r/min]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF32		메이커 설정용	50				
PF33			0000h				
PF34			0000h				
PF35			0000h				
PF36			0000h				
PF37			0000h				
PF38			0000h				
PF39			0000h				
PF40			0000h				

5. 파라미터

번호	약칭	명칭	초기값	단위	제어모드		
					P	S	T
PF41		메이커 설정용	0000h				
PF42			0000h				
PF43			0000h				
PF44			0000h				
PF45			0000h				
PF46			0000h				
PF47			0000h				
PF48			0000h				

5.2 파라미터 상세 일람

포인트
● “설정자릿수”란의 “x”에는 값이 들어갑니다.

5.2.1 기본 설정 파라미터([Pr.PA _ _])

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PA01 *STY 운전모드	___x	제어 모드의 선택 0: 위치제어 모드 1: 위치제어 모드와 속도제어 모드 2: 속도제어 모드 3: 속도제어 모드와 토크제어 모드 4: 토크제어 모드 5: 토크제어 모드와 위치제어 모드	0h	○	○	○
	__x_		0h			
	_x__	메이커 설정용	0h			
	x___		1h			
PA02 *REG 회생옵션	__xx	회생옵션의 선택 회생옵션을 선택합니다. 설정을 잘못하면 회생 옵션을 소실하는 경우가 있습니다. 서보앰프와 조합되지 않는 회생 옵션을 선택하면, [AL.37 파라미터 이상]이 됩니다. 00: 회생옵션을 사용하지 않습니다 • 100W의 서보앰프의 경우, 회생 저항기를 사용하지 않습니다. • 0.2~7kW의 서보앰프의 경우, 내장 회생 저항기를 사용합니다. 01: FR-RC/FR-CV/FR-BU2 • FR-RC, FR-CV 및 FR-BU2를 사용하는 경우, [Pr.PC27]의 “부족 전압 알람 검출 방식 선택”에서 “방식2(___1)”를 선택해 주십시오. 02: MR-RB032 03: MR-RB12 04: MR-RB32 05: MR-RB30 06: MR-RB50(냉각팬이 필요) 08: MR-RB31 09: MR-RB51(냉각팬이 필요) 0B: MR-RB3N 0C: MR-RB5N(냉각팬이 필요)	00h	○	○	○
	_x__		0h			
	x___	메이커 설정용	0h			

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드															
				P	S	T													
PA03 *ABS 절대위치 검출 시스템	--- X	절대위치 검출 시스템의 선택 위치제어 모드에서 절대위치 검출 시스템을 사용하는 경우, 이 파라미터를 설정합니다. 절대위치 검출 시스템의 선택 0: 무효(인크리멘털 시스템) 1: 유효(DIO에 의한 절대위치 검출 시스템)	0h	○															
	-- X _	메이커 설정용	0h																
	- X _ _		0h																
	X _ _ _		0h																
PA04 *AOP1 기능선택 A-1	--- X	메이커 설정용	0h																
	-- X _		0h																
	- X _ _		0h																
	X _ _ _	강제정지 감속 기능 선택 0: 강제정지 감속 기능 무효(EM1을 사용합니다.) 2: 강제정지 감속 기능 유효(EM2를 사용합니다.) 상세한 내용에 대해서는 표 5.1을 참조해 주십시오.	2h	○	○														
	표 5.1 감속 방법																		
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">설정값</th> <th rowspan="2">EM2/EM1의 설정값</th> <th colspan="2">감속 방법</th> </tr> <tr> <th>EM2 또는 EM1이 OFF</th> <th>알람이 발생</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 _ _ _</td> <td>EM1</td> <td>강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.</td> <td>강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.</td> </tr> <tr> <td>2 _ _ _</td> <td>EM2</td> <td>강제 정지 감속 후에 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.</td> <td>강제 정지 감속 후에 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.</td> </tr> </tbody> </table>						설정값	EM2/EM1의 설정값	감속 방법		EM2 또는 EM1이 OFF	알람이 발생	0 _ _ _	EM1	강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.	강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.	2 _ _ _	EM2	강제 정지 감속 후에 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.
설정값	EM2/EM1의 설정값	감속 방법																	
		EM2 또는 EM1이 OFF	알람이 발생																
0 _ _ _	EM1	강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.	강제정지 감속을 실시하지 않고 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.																
2 _ _ _	EM2	강제 정지 감속 후에 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.	강제 정지 감속 후에 MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 된다.																
PA05 *FBP 1회전당 지령 입력 펄스수		설정된 지령 입력 펄스로 서보모터가 1회바뀝니다. [Pr.PA21]의 “전자기어 선택”에서 “1회전당 지령 입력 펄스수(1 _ _ _)”를 선택하면 이 파라미터의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 1000~1000000	10000	○															
PA06 CMX 전자기어 분자 (지령펄스 배율 분자)		전자기어 분자를 설정합니다. 이 파라미터는 [Pr.PA21]의 “전자기어 선택”에서 “전자기어(0 _ _ _)” 또는 “J3A 전자기어 설정값 호환 모드(2 _ _ _)”를 선택했을 경우, 유효하게 됩니다. 전자기어의 설정 범위의 기준은 다음과 같습니다. $\frac{1}{10} < \frac{CMX}{CDV} < 4000$ 범위외의 값을 설정하면, 가감속시에 소리가 나거나 설정한 속도 및 가감속 시 정수로 운전할 수 없는 경우가 있습니다. <div style="text-align: center;"> <p>PI(서보모터 분해능) : 4194304[pulses/rev]</p> </div> 전자기어의 설정은 설정오류에 의한 예기치 않는 동작을 막기 위해, 반드시 서보 OFF 상태에서 실행해 주십시오. 설정 범위: 1~16777215	1	○															

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																				
				P	S	T																		
PA07 CDV 전자기어 분모 (지령펄스 배율 분모)		전자 기어 분모를 설정합니다. 이 파라미터는 [Pr.PA21]의 “전자기어 선택”에서 “전자기어(0___)” 또는 “J3A 전자기어 설정값 호환 모드(2___)”를 선택했을 경우, 유효하게 됩니다. 설정 범위 : 1~16777215	1	○																				
PA08 ATU 오토튜닝 모드	---x	게인 조정 모드 선택 게인 조정 모드를 선택합니다. 0: 2게인 조정 모드 1(보간 모드) 1: 오토튜닝 모드 1 2: 오토튜닝 모드 2 3: 매뉴얼 모드 4: 2게인 조정 모드 2 상세한 내용에 대해서는 표 5.2를 참조해 주십시오.	1h	○	○																			
	--x-		0h																					
	-x--	메이커 설정용	0h																					
	x---		0h																					
표 5.2 게인 조정 모드 선택																								
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 10%;">설정값</th> <th style="width: 20%;">게인 조정 모드</th> <th style="width: 70%;">자동 조정되는 파라미터</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>----0</td> <td>2게인 조정 모드1 (보간모드)</td> <td>[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]</td> </tr> <tr> <td>----1</td> <td>오토 튜닝 모드1</td> <td>[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]</td> </tr> <tr> <td>----2</td> <td>오토 튜닝 모드2</td> <td>[Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]</td> </tr> <tr> <td>----3</td> <td>매뉴얼 모드</td> <td></td> </tr> <tr> <td>----4</td> <td>2게인 조정 모드2</td> <td>[Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]</td> </tr> </tbody> </table>							설정값	게인 조정 모드	자동 조정되는 파라미터	----0	2게인 조정 모드1 (보간모드)	[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]	----1	오토 튜닝 모드1	[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]	----2	오토 튜닝 모드2	[Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]	----3	매뉴얼 모드		----4	2게인 조정 모드2	[Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]
설정값	게인 조정 모드	자동 조정되는 파라미터																						
----0	2게인 조정 모드1 (보간모드)	[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]																						
----1	오토 튜닝 모드1	[Pr.PB06 부하관성 모멘트비] [Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]																						
----2	오토 튜닝 모드2	[Pr.PB07 모델 제어 게인] [Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]																						
----3	매뉴얼 모드																							
----4	2게인 조정 모드2	[Pr.PB08 위치 제어 게인] [Pr.PB09 속도 제어 게인] [Pr.PB10 속도 적분 보상]																						

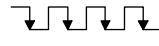
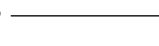
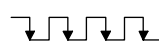

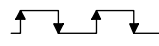

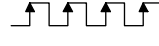

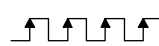


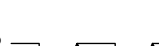
5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																																																																																
				P	S	T																																																																																														
PA09 RSP 오토튜닝 응답성		<p>오토튜닝의 응답성을 설정합니다.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">설정값</th> <th colspan="2">기계의 특성</th> <th rowspan="2">설정값</th> <th colspan="2">기계의 특성</th> </tr> <tr> <th>응답성</th> <th>기계 공진 주파수의 기준[Hz]</th> <th>응답성</th> <th>기계 공진 주파수의 기준[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td rowspan="18">저응답 ↑ ↓ 중응답</td><td>2.7</td><td>21</td><td rowspan="18">중응답 ↑ ↓ 고응답</td><td>67.1</td></tr> <tr><td>2</td><td>3.6</td><td>22</td><td>75.6</td></tr> <tr><td>3</td><td>4.9</td><td>23</td><td>85.2</td></tr> <tr><td>4</td><td>6.6</td><td>24</td><td>95.9</td></tr> <tr><td>5</td><td>10.0</td><td>25</td><td>108.0</td></tr> <tr><td>6</td><td>11.3</td><td>26</td><td>121.7</td></tr> <tr><td>7</td><td>12.7</td><td>27</td><td>137.1</td></tr> <tr><td>8</td><td>14.3</td><td>28</td><td>154.4</td></tr> <tr><td>9</td><td>16.1</td><td>29</td><td>173.9</td></tr> <tr><td>10</td><td>18.1</td><td>30</td><td>195.9</td></tr> <tr><td>11</td><td>20.4</td><td>31</td><td>220.6</td></tr> <tr><td>12</td><td>23.0</td><td>32</td><td>248.5</td></tr> <tr><td>13</td><td>25.9</td><td>33</td><td>279.9</td></tr> <tr><td>14</td><td>29.2</td><td>34</td><td>315.3</td></tr> <tr><td>15</td><td>32.9</td><td>35</td><td>355.1</td></tr> <tr><td>16</td><td>37.0</td><td>36</td><td>400.0</td></tr> <tr><td>17</td><td>41.7</td><td>37</td><td>446.6</td></tr> <tr><td>18</td><td>47.0</td><td>38</td><td>501.2</td></tr> <tr><td>19</td><td>52.9</td><td>39</td><td>571.5</td></tr> <tr><td>20</td><td>중응답</td><td>59.6</td><td>40</td><td>고응답</td><td>642.7</td></tr> </tbody> </table> <p>설정 범위 : 1~40</p>	설정값	기계의 특성		설정값	기계의 특성		응답성	기계 공진 주파수의 기준[Hz]	응답성	기계 공진 주파수의 기준[Hz]	1	저응답 ↑ ↓ 중응답	2.7	21	중응답 ↑ ↓ 고응답	67.1	2	3.6	22	75.6	3	4.9	23	85.2	4	6.6	24	95.9	5	10.0	25	108.0	6	11.3	26	121.7	7	12.7	27	137.1	8	14.3	28	154.4	9	16.1	29	173.9	10	18.1	30	195.9	11	20.4	31	220.6	12	23.0	32	248.5	13	25.9	33	279.9	14	29.2	34	315.3	15	32.9	35	355.1	16	37.0	36	400.0	17	41.7	37	446.6	18	47.0	38	501.2	19	52.9	39	571.5	20	중응답	59.6	40	고응답	642.7	16	○	○	
설정값	기계의 특성			설정값	기계의 특성																																																																																															
	응답성	기계 공진 주파수의 기준[Hz]	응답성		기계 공진 주파수의 기준[Hz]																																																																																															
1	저응답 ↑ ↓ 중응답	2.7	21	중응답 ↑ ↓ 고응답	67.1																																																																																															
2		3.6	22		75.6																																																																																															
3		4.9	23		85.2																																																																																															
4		6.6	24		95.9																																																																																															
5		10.0	25		108.0																																																																																															
6		11.3	26		121.7																																																																																															
7		12.7	27		137.1																																																																																															
8		14.3	28		154.4																																																																																															
9		16.1	29		173.9																																																																																															
10		18.1	30		195.9																																																																																															
11		20.4	31		220.6																																																																																															
12		23.0	32		248.5																																																																																															
13		25.9	33		279.9																																																																																															
14		29.2	34		315.3																																																																																															
15		32.9	35		355.1																																																																																															
16		37.0	36		400.0																																																																																															
17		41.7	37		446.6																																																																																															
18		47.0	38		501.2																																																																																															
19	52.9	39	571.5																																																																																																	
20	중응답	59.6	40	고응답	642.7																																																																																															
PA10 INP 인포지션 범위		<p>인포지션 범위를 지령 펄스 단위로 설정합니다. [Pr.PC24]의 설정으로 서보모터 엔코더 펄스 단위를 변경할 수 있습니다.</p> <p>설정 범위 : 0~65535</p>	100 [pulse]	○																																																																																																
PA11 TLP 정전 토크 제한		<p>서보모터의 발생 토크를 제한할 수 있습니다. 3.6.1항(5)을 참조후, 이 파라미터를 사용해 주십시오. 아날로그 모니터 출력으로 토크를 출력하는 경우, [Pr.PA11 정전 토크 제한값]과 [Pr.PA12 역전 토크 제한값]중에서 큰 값의 토크가 최대 출력전압(8V)이 됩니다. 최대 토크=100.0[%]로 설정합니다. 서보모터의 CCW 역행시, CW 회생시의 토크를 제한하는 경우에 설정합니다. "0.0"으로 설정하면 토크를 발생하지 않습니다.</p> <p>설정 범위 : 0.0~100.0</p>	100.0 [%]	○	○	○																																																																																														
PA12 TLN 역전 토크 제한		<p>서보모터의 발생 토크를 제한할 수 있습니다. 3.6.1항(5)을 참조후, 이 파라미터를 사용해 주십시오. 아날로그 모니터 출력으로 토크를 출력하는 경우, [Pr.PA11 정전 토크 제한값]과 [Pr.PA12 역전 토크 제한값]중에서 큰 값의 토크가 최대 출력전압(8V)이 됩니다. 최대 토크=100.0[%]로 설정합니다. 서보모터의 CW 역행시, CCW 회생시의 토크를 제한하는 경우에 설정합니다. "0.0"으로 설정하면 토크를 발생하지 않습니다.</p> <p>설정 범위 : 0.0~100.0</p>	100.0 [%]	○	○	○																																																																																														

5. 파라미터

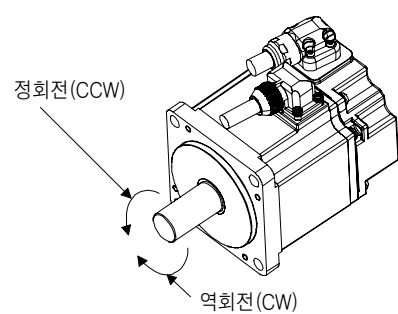
번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PA13 *PLSS 지령펄스 입력 형태의 선택	---x	지령 입력 펄스열형태 선택 0: 정전, 역전 펄스열 1: 부호 펄스열 2: A상, B상 펄스열 설정값에 대해서는 표 5.3을 참조해 주십시오.	0h	○		
	--x-	펄스열 논리 선택 0: 정논리 1: 부논리 설정값에 대해서는 표 5.3을 참조해 주십시오.	0h	○		
	-x--	지령 입력 펄스열 필터 선택 지령 펄스 주파수에 맞는 필터를 선택하는 것으로 노이즈 내력을 향상시킬 수 있습니다. 0: 지령 입력 펄스열이 4Mpps 이하의 경우 1: 지령 입력 펄스열이 1Mpps 이하의 경우 2: 지령 입력 펄스열이 500kpps 이하의 경우 "1"은 1Mpps까지의 지령에 대응하고 있습니다. 1Mpps~4Mpps의 지령을 입력하는 경우는 "0"을 설정해 주십시오.	1h	○		
	x---	메이커 설정용	0h			

표 5.3 지령펄스 입력형태의 선택

설정값	펄스열 형태		정전 지령시	역전 지령시
0010h	부논리	정전 펄스열 역전 펄스열	PP  NP 	
0011h		펄스열+부호	PP  NP 	
0012h		A상 펄스열 B상 펄스열	PP  NP 	
0000h	정논리	정전 펄스열 역전 펄스열	PP  NP 	
0001h		펄스열+부호	PP  NP 	
0002h		A상 펄스열 B상 펄스열	PP  NP 	

표중의 화살표는 펄스열을 도입하는 타이밍을 나타냅니다. A · B상 펄스열은 4체배 되어 도입됩니다.

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																																																																																																																	
				P	S	T																																																																																																																															
PA14 *POL 회전 방향 선택		<p>입력하는 펄스열에 대한 서보모터의 회전 방향을 선택합니다.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">설정값</th> <th colspan="2">서보모터 회전방향</th> </tr> <tr> <th>정전 펄스 입력시</th> <th>역전 펄스 입력시</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>CCW</td> <td>CW</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>CW</td> <td>CCW</td> </tr> </tbody> </table>  <p>설정 범위 : 0, 1</p>	설정값	서보모터 회전방향		정전 펄스 입력시	역전 펄스 입력시	0	CCW	CW	1	CW	CCW	0	<input type="radio"/>																																																																																																																						
설정값	서보모터 회전방향																																																																																																																																				
	정전 펄스 입력시	역전 펄스 입력시																																																																																																																																			
0	CCW	CW																																																																																																																																			
1	CW	CCW																																																																																																																																			
PA15 *ENR 엔코더 출력 펄스		<p>서보앰프가 출력하는 엔코더 출력 펄스를 1회전당 출력 펄스수, 분주비 또는 전자 기어비로 설정합니다. (4채배 후) [Pr.PC19]의 “엔코더 출력 펄스 설정 선택”에서 “A상·B상 펄스 전자 기어 설정(__3_)”을 선택했을 경우의 전자 기어의 분자를 설정합니다. 출력 최대 주파수는 4.6Mpps가 됩니다. 넘지 않는 범위에서 설정해 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 1~4194304</p>	4000 [pulse/ rev]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																															
PA16 *ENR2 엔코더 출력 펄스2		<p>AB상 펄스 출력에 있어서의 전자 기어의 분모를 설정합니다. [Pr.PC19]의 “엔코더 출력 펄스 설정 선택”에서 “A상·B상 펄스 전자 기어 설정(__3_)”을 선택했을 경우의 전자 기어의 분모를 설정합니다.</p> <p>설정 범위 : 1~4194304</p>	1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																															
PA19 *BLK 파라미터 쓰기 금지		<p>파라미터의 참조 범위 및 쓰기 범위를 선택합니다. 설정값에 대해서는 표 5.4를 참조해 주십시오.</p>	00AAh	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																															
	<p style="text-align: center;">표 5.4 [Pr.PA19]의 설정값과 읽기·쓰기 범위</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>PA19</th> <th>설정값의 조작</th> <th>PA</th> <th>PB</th> <th>PC</th> <th>PD</th> <th>PE</th> <th>PF</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="2">하기 이외</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">000Ah</td> <td>읽기</td> <td>19만</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td>19만</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">000Bh</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">000Ch</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">00AAh (초기값)</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">100Bh</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td>19만</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">100Ch</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td>19만</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td rowspan="2">10AAh</td> <td>읽기</td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> <td><input type="radio"/></td> </tr> <tr> <td>쓰기</td> <td>19만</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>						PA19	설정값의 조작	PA	PB	PC	PD	PE	PF	하기 이외	읽기	<input type="radio"/>						쓰기	<input type="radio"/>						000Ah	읽기	19만						쓰기	19만						000Bh	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>				000Ch	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>			쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>			00AAh (초기값)	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	100Bh	읽기	<input type="radio"/>						쓰기	19만						100Ch	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>			쓰기	19만						10AAh	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	쓰기	19만				
PA19	설정값의 조작	PA	PB	PC	PD	PE	PF																																																																																																																														
하기 이외	읽기	<input type="radio"/>																																																																																																																																			
	쓰기	<input type="radio"/>																																																																																																																																			
000Ah	읽기	19만																																																																																																																																			
	쓰기	19만																																																																																																																																			
000Bh	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																	
	쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																	
000Ch	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																
	쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																
00AAh (초기값)	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																														
	쓰기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																														
100Bh	읽기	<input type="radio"/>																																																																																																																																			
	쓰기	19만																																																																																																																																			
100Ch	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																																
	쓰기	19만																																																																																																																																			
10AAh	읽기	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																																																																														
	쓰기	19만																																																																																																																																			

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PA20 *TDS 터프 드라이브 설정	전원 및 부하 변동 상태에 따라서 터프 드라이브 기능으로 알람을 회피할 수 없는 경우가 있습니다. [Pr.PD23]~[Pr.PD26] 및 [Pr.PD28]로 CN1-22핀 ~ CN1-25핀 및 CN1-49핀에 MTTR(터프 드라이브중)를 할당할 수 있습니다					
	---x	메이커 설정용	0h			
	--x-	진동 터프 드라이브 선택 0: 무효 1: 유효 이 자리수에 "1"를 선택하면 [Pr.PF23]로 설정한 발진 레벨을 넘었을 때에, 자동적으로 [Pr.PB13 기계 공진 억제 필터 1], [Pr.PB15 기계 공진 억제 필터 2]의 설정값을 변경해 진동을 억제합니다. 발진 감지 알람을 경고 출력으로 하는 경우, [Pr.PF24 진동 터프 드라이브 기능 선택]으로 변경할 수 있습니다. 상세한 내용에 대해서는 7.3절을 참조해 주십시오.	0h	○	○	
	-x--	순간 정지 터프 드라이브 선택 0: 무효 1: 유효 이 자리수에 "1"를 선택하면 운전중에 순간 정전이 발생했을 경우에서도 콘덴서에 충전되고 있는 전기 에너지를 사용해 [AL.10 부족 전압]의 발생을 회피할 수 있습니다. [Pr.PF25 순간 정지 터프 드라이브 검출 시간]에 [AL.10 부족 전압]이 발생할 때까지의 시간을 설정할 수 있습니다.	0h	○	○	○
	x---	메이커 설정용	0h			
PA21 *AOP3 기능선택 A-3	---x	원터치 조정 기능 선택 0: 무효 1: 유효 이 자리수가 "0"의 경우, 원터치 조정은 실행할 수 없습니다.	1h	○	○	
	--x-	메이커 설정용	0h			
	-x--		0h			
	x---	전자 기어 선택 0: 전자 기어 ([Pr.PA06] 및 [Pr.PA07]) 1: 1회전당의 지령 입력 펄스수 ([Pr.PA05]) 2: J3A 전자 기어 설정값 호환 모드 (전자 기어([Pr.PA06] 및 [Pr.PA07]×16)) 이 파라미터를 설정하는 것으로, MR-J3-A로 설정한 전자 기어 설정값을 사용할 수 있습니다.	0h	○		
PA23 DRAT 드라이브 레코더 임의 알람 트리거 설정	--xx	알람 상세 번호 설정 드라이브 레코더 기능에 대하여 임의 알람 상세 번호로 트리거를 실시하고 싶을 때에 설정합니다. 이 자리수가 "00"의 경우, 임의 알람 번호 설정만이 유효하게 됩니다.	00h	○	○	○
	xx--	알람 번호 설정 드라이브 레코더 기능으로, 임의 알람 번호로 트리거를 실시하고 싶을 때에 설정합니다. "00"을 선택했을 경우, 드라이브 레코더의 임의 알람 트리거는 무효가 됩니다.	00h	○	○	○
	설정에: [AL.50 과부하 1]이 발생할 경우에 드라이브 레코더를 기동하고 싶은 경우, 이 파라미터를 "5000"으로 설정해 주십시오. [AL.50.3 운전시 과부하 서멀 이상 4]가 발생할 경우에 드라이브 레코더를 기동하고 싶은 경우, 이 파라미터를 "5003"으로 설정해 주십시오.					

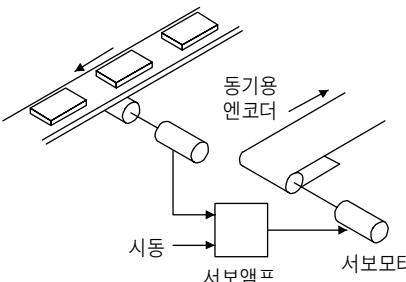
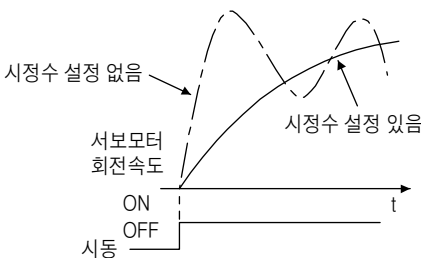
5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PA24 AOP4 기능선택 A-4	---x	진동 억제 모드 선택 0: 표준 모드 1: 3관성 모드 2: 저응답 모드 표준 모드, 저응답 모드를 선택했을 경우, 제진제어 2는 사용할 수 없습니다. 3관성 모드를 선택했을 경우, 피드 포워드 게인은 사용할 수 없습니다. 3관성 모드 및 저응답 모드로 제어 모드 전환을 실시하는 경우, 정지상태에서 전환하여 주십시오.	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
	--x-	메이커 설정용	0h			
	-x--		0h			
	x---		0h			

5.2.2 게인 · 필터 설정 파라미터([Pr.PB _ _])

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB01 FILT 어댑티브 튜닝 모드(어댑티브 필터Ⅱ)	---x	필터 튜닝 모드 선택 (어댑티브 필터 튜닝의 설정을 실시합니다. 기계 공진 억제 필터 1의 조정 모드를 선택합니다. 상세한 내용에 대해서는 7.1.2항을 참조해 주십시오. 0: 무효 1: 자동 설정(토크 제어의 경우, 자동 설정은 사용하지 말아 주십시오.) 2: 매뉴얼 설정	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	--x-	메이커 설정용	0h			
	-x--		0h			
	x---		0h			
PB02 VRFT 제진제어 튜닝 모드(어드밴스 드 제진제어Ⅱ)	---x	제진제어1 튜닝모드 선택 제진제어1의 튜닝모드를 선택합니다. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 0: 무효 1: 자동 설정 2: 매뉴얼 설정	0h	<input type="radio"/>		
	--x-	제진제어2 튜닝모드 선택 제진제어2의 튜닝모드를 선택합니다. [Pr.PA24]의 “진동 억제 모드 선택”으로 “3관성 모드(___1)”를 선택하면 이 자리수의 설정값이 유효하게 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 0: 무효 1: 자동 설정 2: 매뉴얼 설정	0h	<input type="radio"/>		
	-x--	메이커 설정용	0h			
	x---		0h			

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드											
				P	S	T									
PB03 PST 위치 지령 가감속 시정수 (위치 스무딩)		<p>위치 지령에 대한 1차 지연 필터의 정수를 설정합니다. [Pr.PB25 기능 선택 B-1]로 "1차 지연" 또는 "직선 가감속"의 제어 방식을 선택할 수 있습니다. 직선 가감속 선택시의 설정 범위는 0ms~10ms가 됩니다. 10ms 이상의 값을 설정하면 설정값은 10ms라고 인식합니다. 직선 가감속 선택시는 "제어모드 선택"([Pr.PA01])을 "___0" 이외로 변경하지 않아 주십시오. 위치제어 모드 전환시에 서보모터가 급정지합니다. (예) 동기용 엔코더등에서 지령하는 경우, 라인 운전중에 시동해도 부드럽게 동기 운전이 들어갈 수 있습니다.</p>   <p>설정 범위 : 0~65535</p>	0 [ms]	○											
PB04 FFC 피드 포워드 게인		<p>피드 포워드 게인을 설정합니다. 100%를 설정해 정속 운전을 실시하면 잔류 펄스가 거의 0이 됩니다. 다만, 급가속을 실시하면 오버슈트가 커집니다. 기준으로서 피드 포워드 게인을 100%로 설정했을 경우, 정격 속도까지의 가속 시정수를 1s 이상으로 해주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0~100</p>	0 [%]	○											
PB06 GD2 부하 관성 모멘트비		<p>서보모터에 대한 부하 관성 모멘트비를 설정합니다. [Pr.PA08]의 설정값에 의해 이 파라미터가 자동 설정 또는 매뉴얼 설정이 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 다음의 표를 참조해 주십시오. 이 파라미터가 자동 설정의 경우, 0.00~100.00으로 변화합니다.</p> <p>설정 범위 : 0.00~300.00</p> <table border="1" data-bbox="414 1702 1077 1937"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>파라미터의 상태</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___0 (2계인 조정모드1(보간모드))</td> <td rowspan="2">자동 설정</td> </tr> <tr> <td>___1 (오토튜닝 모드 1)</td> </tr> <tr> <td>___2 (오토튜닝 모드 2)</td> <td rowspan="3">매뉴얼 설정</td> </tr> <tr> <td>___3 (매뉴얼 모드)</td> </tr> <tr> <td>___4 (2계인 조정 모드2)</td> </tr> </tbody> </table>	Pr.PA08	파라미터의 상태	___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	자동 설정	___1 (오토튜닝 모드 1)	___2 (오토튜닝 모드 2)	매뉴얼 설정	___3 (매뉴얼 모드)	___4 (2계인 조정 모드2)	7.00 [배]	○	○	
Pr.PA08	파라미터의 상태														
___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	자동 설정														
___1 (오토튜닝 모드 1)															
___2 (오토튜닝 모드 2)	매뉴얼 설정														
___3 (매뉴얼 모드)															
___4 (2계인 조정 모드2)															

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드						
				P	S	T				
PB07 PG1 모델 제어 게인		<p>목표 위치까지의 응답 게인을 설정합니다. 설정값을 크게 하면 위치 지령에 대한 추종성은 향상되지만, 너무 크게 하면 진동하거나 발진하기 쉬워집니다. [Pr.PA08]의 설정값에 의해서 이 파라미터가 자동 설정 또는 매뉴얼 설정이 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 다음의 표를 참조해 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 1.0~2000.0</p>	15.0 [rad/s]	○	○					
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>파라미터의 상태</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___0 (2계인 조정모드1(보간모드))</td> <td>매뉴얼 설정</td> </tr> <tr> <td>___1(오토튜닝 모드 1)</td> <td rowspan="2">자동 설정</td> </tr> <tr> <td>___2(오토튜닝 모드 2)</td> </tr> <tr> <td>___3(매뉴얼 모드)</td> <td rowspan="2">매뉴얼 설정</td> </tr> <tr> <td>___4(2계인 조정 모드2)</td> </tr> </tbody> </table>					Pr.PA08	파라미터의 상태	___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	매뉴얼 설정
Pr.PA08	파라미터의 상태									
___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	매뉴얼 설정									
___1(오토튜닝 모드 1)	자동 설정									
___2(오토튜닝 모드 2)										
___3(매뉴얼 모드)	매뉴얼 설정									
___4(2계인 조정 모드2)										
PB08 PG2 위치 제어 게인		<p>위치 루프의 게인을 설정합니다. 부하 외란에 대한 위치 응답성을 올릴 때 설정합니다. 설정값을 크게 하면 부하 외란에 대한 응답은 향상되지만, 너무 크게 하면 진동이나 소리가 발생하기 쉬워집니다. [Pr.PA08]의 설정값에 의해서 이 파라미터가 자동 설정 또는 매뉴얼 설정이 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 다음의 표를 참조해 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 1.0~2000.0</p>	37.0 [rad/s]	○						
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>Pr.PA08</th> <th>파라미터의 상태</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___0 (2계인 조정모드1(보간모드))</td> <td rowspan="3">자동 설정</td> </tr> <tr> <td>___1(오토튜닝 모드 1)</td> </tr> <tr> <td>___2(오토튜닝 모드 2)</td> </tr> <tr> <td>___3(매뉴얼 모드)</td> <td rowspan="2">매뉴얼 설정</td> </tr> <tr> <td>___4(2계인 조정 모드2)</td> </tr> </tbody> </table>					Pr.PA08	파라미터의 상태	___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	자동 설정
Pr.PA08	파라미터의 상태									
___0 (2계인 조정모드1(보간모드))	자동 설정									
___1(오토튜닝 모드 1)										
___2(오토튜닝 모드 2)										
___3(매뉴얼 모드)	매뉴얼 설정									
___4(2계인 조정 모드2)										
PB09 VG2 속도 제어 게인		<p>속도 루프의 게인을 설정합니다. 저강성의 기계, 백래시가 큰 기계등에서 진동이 발생할 경우에 설정합니다. 설정값을 크게 하면 응답성은 향상되지만, 너무 크게 하면 진동이나 소리가 발생하기 쉬워집니다. [Pr.PA08]의 설정값에 의해서 이 파라미터가 자동 설정 또는 매뉴얼 설정이 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 [Pr.PB08]의 표를 참조해 주십시오.</p> <p>설정 범위: 2065535</p>	823 [rad/s]	○	○					
PB10 VIC 속도 적분 보상		<p>속도 루프의 적분 시정수를 설정합니다. 설정값을 작게 하면 응답성은 향상되지만, 진동이나 소리가 발생하기 쉬워집니다. [Pr.PA08]의 설정값에 의해서 이 파라미터가 자동 설정 또는 매뉴얼 설정이 됩니다. 상세한 내용에 대해서는 [Pr.PB08]의 표를 참조해 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.1~1000.0</p>	33.7 [rad/s]	○	○					
PB11 VDC 속도 미분 보상		<p>미분 보상을 설정합니다. PC(비례 제어)를 온으로 하면 유효하게 됩니다.</p> <p>설정 범위 : 0~1000</p>	980	○	○					
PB12 OVA 오버슈트량 보정		<p>서보모터 정격 회전속도에 대한 점성 마찰 토크를 %단위로 설정합니다. 다만, 응답성이 낮은 경우 또는 토크 제한 상태에 있는 경우, 이 파라미터의 효과가 저하되는 일이 있습니다.</p> <p>설정 범위 : 0~100</p>	0 [%]	○						

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB13 NH1 기계공진 억제필터 1		기계공진 억제필터 1 기계공진 억제필터 1의 노치 주파수를 설정합니다. [Pr.PB01]의 “필터 튜닝 모드 선택”으로 “자동 설정(____1)”을 선택하고 있으면 조정 결과가 반영됩니다. [Pr.PB01]의 “필터 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(____2)”을 선택하면 이 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위 : 10~4500	4500 [Hz]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PB14 NHQ1 노치 형상 선택 1	기계공진 억제필터 1의 형상을 설정합니다. [Pr.PB01]의 “필터 튜닝 모드 선택”으로 “자동 설정(____1)”을 선택할 경우에는 조정 결과가 반영됩니다. 매뉴얼 설정을 선택할 경우에는 수동으로 설정해 주십시오.					
	___x	메이커 설정용	0h			
	--x-	노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-x--	노치 넓이 선택 0: a = 2 1: a = 3 2: a = 4 3: a = 5	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x---	메이커 설정용	0h			
PB15 NH2 기계공진 억제필터 2		기계공진 억제필터 2의 노치 주파수를 설정합니다. [Pr.PB16]의 “기계공진 억제필터 2 선택”으로 “유효(____1)”를 선택하면 이 파라미터의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위 : 10~4500	4500 [Hz]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PB16 NHQ2 노치 형상 선택 2	기계공진 억제필터 2의 형상을 설정합니다.					
	___x	기계공진 억제필터 2 선택 0: 무효 1: 유효	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	--x-	노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-x--	노치 넓이 선택 0: a = 2 1: a = 3 2: a = 4 3: a = 5	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x---	메이커 설정용	0h			

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																																																						
				P	S	T																																																																				
PB17 NHF 축 공진 억제필터		<p>축 공진 억제필터를 설정합니다. 고주파의 기계진동을 억제할 경우에 사용합니다. [Pr.PB23]의 “축 공진 억제필터 선택”이 “자동 설정(___ 0)”의 경우, 사용하는 서보모터와 부하관성 모멘트비에서 자동 계산됩니다. “매뉴얼 설정(___ 1)”의 경우, 수동으로 설정해 주십시오. [Pr.PB23]의 “축 공진 억제필터 선택”이 “무효(___ 2)”의 경우, 이 설정값은 무효가 됩니다. [Pr.PB49]의 “기계공진 억제필터 4 선택”으로 “유효(___ 1)”를 선택했을 경우, 축공진 억제 필터는 사용할 수 없습니다.</p>																																																																								
	_ _ xx	<p>축공진 억제필터 설정 주파수 선택 설정값에 대해서는 표 5.5를 참조해 주십시오. 설정하고 싶은 주파수에 가까운 주파수를 설정해 주십시오.</p>	00h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																				
	_ x _ _	<p>노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB</p>	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																				
	x _ _ _	메이커 설정용	0h																																																																							
<p>표 5.5 축 공진 억제필터 설정 주파수 선택</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>설정값</th> <th>주파수[Hz]</th> <th>설정값</th> <th>주파수[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>무효</td><td>10</td><td>562</td></tr> <tr><td>01</td><td>무효</td><td>11</td><td>529</td></tr> <tr><td>02</td><td>4500</td><td>12</td><td>500</td></tr> <tr><td>03</td><td>3000</td><td>13</td><td>473</td></tr> <tr><td>04</td><td>2250</td><td>14</td><td>450</td></tr> <tr><td>05</td><td>1800</td><td>15</td><td>428</td></tr> <tr><td>06</td><td>1500</td><td>16</td><td>409</td></tr> <tr><td>07</td><td>1285</td><td>17</td><td>391</td></tr> <tr><td>08</td><td>1125</td><td>18</td><td>375</td></tr> <tr><td>09</td><td>1000</td><td>19</td><td>360</td></tr> <tr><td>0A</td><td>900</td><td>1A</td><td>346</td></tr> <tr><td>0B</td><td>818</td><td>1B</td><td>333</td></tr> <tr><td>0C</td><td>750</td><td>1C</td><td>321</td></tr> <tr><td>0D</td><td>692</td><td>1D</td><td>310</td></tr> <tr><td>0E</td><td>642</td><td>1E</td><td>300</td></tr> <tr><td>0F</td><td>600</td><td>1F</td><td>290</td></tr> </tbody> </table>							설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]	00	무효	10	562	01	무효	11	529	02	4500	12	500	03	3000	13	473	04	2250	14	450	05	1800	15	428	06	1500	16	409	07	1285	17	391	08	1125	18	375	09	1000	19	360	0A	900	1A	346	0B	818	1B	333	0C	750	1C	321	0D	692	1D	310	0E	642	1E	300	0F	600	1F	290
설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]																																																																							
00	무효	10	562																																																																							
01	무효	11	529																																																																							
02	4500	12	500																																																																							
03	3000	13	473																																																																							
04	2250	14	450																																																																							
05	1800	15	428																																																																							
06	1500	16	409																																																																							
07	1285	17	391																																																																							
08	1125	18	375																																																																							
09	1000	19	360																																																																							
0A	900	1A	346																																																																							
0B	818	1B	333																																																																							
0C	750	1C	321																																																																							
0D	692	1D	310																																																																							
0E	642	1E	300																																																																							
0F	600	1F	290																																																																							
PB18 LPF 로우패스 필터 설정		<p>로우패스 필터의 설정을 합니다. 관련하는 파라미터의 설정값과 이 파라미터 상태에 대해서는 다음의 표를 참조해 주십시오. 설정 범위 : 100~18000</p>	3141 [rad/s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>																																																																					
		<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>[Pr.PB23]</th> <th>[Pr.PB18]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>_ _ 0 _ (초기값)</td> <td>자동 설정</td> </tr> <tr> <td>_ _ 1 _</td> <td>설정값 유효</td> </tr> <tr> <td>_ _ 2 _</td> <td>설정값 무효</td> </tr> </tbody> </table>	[Pr.PB23]	[Pr.PB18]	_ _ 0 _ (초기값)	자동 설정	_ _ 1 _	설정값 유효	_ _ 2 _	설정값 무효																																																																
[Pr.PB23]	[Pr.PB18]																																																																									
_ _ 0 _ (초기값)	자동 설정																																																																									
_ _ 1 _	설정값 유효																																																																									
_ _ 2 _	설정값 무효																																																																									
PB19 VRF11 제진제어 1 진동 주파수 설정		<p>저주파의 기계 진동을 억제하는 제진제어 1의 진동 주파수를 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(___ 1)”을 선택시에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(___ 2)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 설정 범위 : 0.1~300.0</p>	100 [Hz]	<input type="radio"/>																																																																						

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB20 VRF12 제진제어 1 공진 주파수 설정		저주파의 기계 진동을 억제하는 제진제어 1의 공진 주파수를 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(___ 1)”을 선택시 에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(___ 2)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 설정 범위 : 0.1~300.0	100 [Hz]	<input type="radio"/>		
PB21 VRF13 제진제어 1 진동 주파수 댐핑 설정		저주파의 기계 진동을 억제하는 제진제어 1의 진동 주파수 댐핑을 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(___ 1)”을 선택시 에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(___ 2)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 설정 범위 : 0.00~0.30	0.00	<input type="radio"/>		
PB22 VRF14 제진제어 1 공진 주파수 댐핑 설정		저주파의 기계 진동을 억제하는 제진제어 1의 공진 주파수 댐핑을 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝 모드 선택”으로 “자동 설정(___ 1)”을 선택시 에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(___ 2)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. 상세한 내용에 대해서는 7.1.5항을 참조해 주십시오. 설정 범위 : 0.00~0.30	0.00	<input type="radio"/>		
PB23 VFBF 로우패스 필터 선택	___ x	축 공진 억제필터 선택 축 공진 억제 필터를 선택합니다. 0: 자동 설정 1: 매뉴얼 설정 2: 무효 [Pr.PB49]의 “기계공진 억제필터 4 선택”으로 “유효(___ 1)”를 선택시에는 축 공진 억제 필터는 사용할 수 없습니다.	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ _ x _	로우패스 필터 선택 로우패스 필터를 선택합니다. 0: 자동 설정 1: 매뉴얼 설정 2: 무효	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
	- x _ _	메이커 설정용	0h			
	x _ _ _		0h			
PB24 *MVS 미세진동 억제제어	___ x	미세진동 억제제어 선택 미세진동 억제제어를 선택합니다. 0: 무효 1: 유효 미세진동 억제 제어는 [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택하면 유효하게 됩니다. 미세진동 억제제어 선택은 속도제어 모드에서는 사용할 수 없습니다.	0h	<input type="radio"/>		
	_ _ x _		0h			
	_ x _ _	메이커 설정용	0h			
	x _ _ _		0h			
PB25 *BOP1 기능선택 B-1	___ x	메이커 설정용	0h			
	_ _ x _	위치 가감속 필터 방식 선택 위치 가감속 필터 방식을 선택합니다. 0: 1차 지연 1: 직선 가감속 직선 가감속을 선택했을 경우, 제어 모드 전환을 실행하지 말아 주십시오. 제어 모드 전환시에 서보모터가 급정지합니다.	0h	<input type="radio"/>		
	- x _ _	메이커 설정용	0h			
	x _ _ _		0h			

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB26 *CDP 게인 전환 기능		게인 전환 조건을 선택합니다. [Pr.PB29]~[Pr.PB36] 및 [Pr.PB56]~[Pr.PB60]로 설정한 게인 전환값을 유효하게 하는 조건을 설정합니다.				
	---x	게인 전환 선택 0: 무효 1: 입력 디바이스(CDP(게인 전환)) 2: 지령 주파수 3: 잔류 펄스 4: 서보모터 회전속도	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
	--x-	게인 전환 조건 선택 0: 전환 조건 이상으로 전환 후 게인 유효 1: 전환 조건 이하로 전환 후 게인 유효	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
	-x-- x---	메이커 설정용	0h 0h			
PB27 CDL 게인 전환 조건		[Pr.PB26]로 선택한 게인 전환(지령 주파수 · 잔류 펄스 · 서보모터 회전 속도)의 값을 설정합니다. 설정값의 단위는 전환 조건의 항목에 의해 다릅니다.(7.2.3항참조) 설정 범위: 0~9999	10 [kpps]/ [pulse]/ [r/min]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PB28 CDT 게인 전환 시정수		[Pr.PB26] 및 [Pr.PB27]로 설정한 조건에 대해서 게인이 완전히 교체될 때까지의 시정수를 설정합니다. 설정 범위: 0~100	1 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PB29 GD2B 게인 전환 부하 관성 모멘트비		게인 전환 유효시의 부하관성 모멘트비를 설정합니다. [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했을 때만 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.00~300.00	7.00 [배]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PB30 PG2B 게인 전환 위치제어 게인		게인 전환 유효시의 위치제어 게인을 설정합니다. 1.0rad/s 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB08]의 설정값과 같은 값이 됩니다. [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했을 때만 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.0~2000.0	0.0 [rad/s]	<input type="radio"/>		
PB31 VG2B 게인 전환 속도제어 게인		게인 전환 유효시의 속도제어 게인을 설정합니다. 20rad/s 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB09]의 설정값과 같은 값이 됩니다. [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했을 때만 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0~65535	0.0 [rad/s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PB32 VICB 게인 전환 속도 적분 보상		게인 전환 유효시의 속도 적분 보상을 설정합니다. 0.1ms 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB10]의 설정값과 같은 값이 됩니다. [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했을 때만 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.0~5000.0	0.0 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PB33 VRF1B 게인 전환 제진제어 1 진동 주파수 설정		게인 전환 유효시의 제진제어 1의 진동 주파수를 설정합니다. 0.1Hz 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB19]의 설정값과 같은 값이 됩니다. 다음의 조건일 경우에만 유효하게 됩니다. • [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(___ 2)”를 선택했다. • [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환))(___ 1)”을 선택했다. 운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오. 설정 범위: 0.0~300.0	0.0 [Hz]	<input type="radio"/>		

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB34 VRF2B 계인 전환 제진제어 1 공진 주파수 설정		<p>계인 전환 유효시의 제진제어 1의 공진 주파수를 설정합니다. 0.1 Hz미만을 설정했을 경우, [Pr.PB20]의 설정치와 같은 값이 됩니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “계인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(___2)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “계인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(계인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 새로 바꾸어 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.0~300.0</p>	0.0 [Hz]	○		
PB35 VRF3B 계인 전환 제진제어 1 진동 주파수 덤핑 설정		<p>계인 전환 유효시의 제진제어 1의 진동 주파수 덤핑을 설정합니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “계인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(___2)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “계인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(계인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 새로 바꾸어 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.00~0.30</p>	0.00	○		
PB36 VRF4B 계인 전환 제진제어 1 공진 주파수 덤핑 설정		<p>계인 전환 유효시의 제진제어 1의 공진 주파수 덤핑을 설정합니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “계인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 1 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(___2)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “계인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(계인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 새로 바꾸어 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.00~0.30</p>	0.00	○		

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																																																																																																																																																																																								
				P	S	T																																																																																																																																																																																																						
		지령 노치 필터를 설정합니다.																																																																																																																																																																																																										
--XX		지령 노치 필터 설정 주파수 선택 설정값과 주파수의 관계에 대해서는 표 5.6을 참조해 주십시오.	00h	○																																																																																																																																																																																																								
-X--		노치 깊이 선택 상세한 내용에 대해서는 표 5.7을 참조해 주십시오.	0h	○																																																																																																																																																																																																								
X---		메이커 설정용	0h																																																																																																																																																																																																									
표 5.6 지령 노치 필터 설정 주파수 선택																																																																																																																																																																																																												
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>설정값</th> <th>주파수[Hz]</th> <th>설정값</th> <th>주파수[Hz]</th> <th>설정값</th> <th>주파수[Hz]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>무효</td><td>20</td><td>70</td><td>40</td><td>17.6</td></tr> <tr><td>01</td><td>2250</td><td>21</td><td>66</td><td>41</td><td>16.5</td></tr> <tr><td>02</td><td>1125</td><td>22</td><td>62</td><td>42</td><td>15.6</td></tr> <tr><td>03</td><td>750</td><td>23</td><td>59</td><td>43</td><td>14.8</td></tr> <tr><td>04</td><td>562</td><td>24</td><td>56</td><td>44</td><td>14.1</td></tr> <tr><td>05</td><td>450</td><td>25</td><td>53</td><td>45</td><td>13.4</td></tr> <tr><td>06</td><td>375</td><td>26</td><td>51</td><td>46</td><td>12.8</td></tr> <tr><td>07</td><td>321</td><td>27</td><td>48</td><td>47</td><td>12.2</td></tr> <tr><td>08</td><td>281</td><td>28</td><td>46</td><td>48</td><td>11.7</td></tr> <tr><td>09</td><td>250</td><td>29</td><td>45</td><td>49</td><td>11.3</td></tr> <tr><td>0A</td><td>225</td><td>2A</td><td>43</td><td>4A</td><td>10.8</td></tr> <tr><td>0B</td><td>204</td><td>2B</td><td>41</td><td>4B</td><td>10.4</td></tr> <tr><td>0C</td><td>187</td><td>2C</td><td>40</td><td>4C</td><td>10</td></tr> <tr><td>0D</td><td>173</td><td>2D</td><td>38</td><td>4D</td><td>9.7</td></tr> <tr><td>0E</td><td>160</td><td>2E</td><td>37</td><td>4E</td><td>9.4</td></tr> <tr><td>0F</td><td>150</td><td>2F</td><td>36</td><td>4F</td><td>9.1</td></tr> <tr><td>10</td><td>140</td><td>30</td><td>35.2</td><td>50</td><td>8.8</td></tr> <tr><td>11</td><td>132</td><td>31</td><td>33.1</td><td>51</td><td>8.3</td></tr> <tr><td>12</td><td>125</td><td>32</td><td>31.3</td><td>52</td><td>7.8</td></tr> <tr><td>13</td><td>118</td><td>33</td><td>29.6</td><td>53</td><td>7.4</td></tr> <tr><td>14</td><td>112</td><td>34</td><td>28.1</td><td>54</td><td>7.0</td></tr> <tr><td>15</td><td>107</td><td>35</td><td>26.8</td><td>55</td><td>6.7</td></tr> <tr><td>16</td><td>102</td><td>36</td><td>25.6</td><td>56</td><td>6.4</td></tr> <tr><td>17</td><td>97</td><td>37</td><td>24.5</td><td>57</td><td>6.1</td></tr> <tr><td>18</td><td>93</td><td>38</td><td>23.4</td><td>58</td><td>5.9</td></tr> <tr><td>19</td><td>90</td><td>39</td><td>22.5</td><td>59</td><td>5.6</td></tr> <tr><td>1A</td><td>86</td><td>3A</td><td>21.6</td><td>5A</td><td>5.4</td></tr> <tr><td>1B</td><td>83</td><td>3B</td><td>20.8</td><td>5B</td><td>5.2</td></tr> <tr><td>1C</td><td>80</td><td>3C</td><td>20.1</td><td>5C</td><td>5.0</td></tr> <tr><td>1D</td><td>77</td><td>3D</td><td>19.4</td><td>5D</td><td>4.9</td></tr> <tr><td>1E</td><td>75</td><td>3E</td><td>18.8</td><td>5E</td><td>4.7</td></tr> <tr><td>1F</td><td>72</td><td>3F</td><td>18.2</td><td>5F</td><td>4.5</td></tr> </tbody> </table>							설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]	00	무효	20	70	40	17.6	01	2250	21	66	41	16.5	02	1125	22	62	42	15.6	03	750	23	59	43	14.8	04	562	24	56	44	14.1	05	450	25	53	45	13.4	06	375	26	51	46	12.8	07	321	27	48	47	12.2	08	281	28	46	48	11.7	09	250	29	45	49	11.3	0A	225	2A	43	4A	10.8	0B	204	2B	41	4B	10.4	0C	187	2C	40	4C	10	0D	173	2D	38	4D	9.7	0E	160	2E	37	4E	9.4	0F	150	2F	36	4F	9.1	10	140	30	35.2	50	8.8	11	132	31	33.1	51	8.3	12	125	32	31.3	52	7.8	13	118	33	29.6	53	7.4	14	112	34	28.1	54	7.0	15	107	35	26.8	55	6.7	16	102	36	25.6	56	6.4	17	97	37	24.5	57	6.1	18	93	38	23.4	58	5.9	19	90	39	22.5	59	5.6	1A	86	3A	21.6	5A	5.4	1B	83	3B	20.8	5B	5.2	1C	80	3C	20.1	5C	5.0	1D	77	3D	19.4	5D	4.9	1E	75	3E	18.8	5E	4.7	1F	72	3F	18.2	5F	4.5
설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]	설정값	주파수[Hz]																																																																																																																																																																																																							
00	무효	20	70	40	17.6																																																																																																																																																																																																							
01	2250	21	66	41	16.5																																																																																																																																																																																																							
02	1125	22	62	42	15.6																																																																																																																																																																																																							
03	750	23	59	43	14.8																																																																																																																																																																																																							
04	562	24	56	44	14.1																																																																																																																																																																																																							
05	450	25	53	45	13.4																																																																																																																																																																																																							
06	375	26	51	46	12.8																																																																																																																																																																																																							
07	321	27	48	47	12.2																																																																																																																																																																																																							
08	281	28	46	48	11.7																																																																																																																																																																																																							
09	250	29	45	49	11.3																																																																																																																																																																																																							
0A	225	2A	43	4A	10.8																																																																																																																																																																																																							
0B	204	2B	41	4B	10.4																																																																																																																																																																																																							
0C	187	2C	40	4C	10																																																																																																																																																																																																							
0D	173	2D	38	4D	9.7																																																																																																																																																																																																							
0E	160	2E	37	4E	9.4																																																																																																																																																																																																							
0F	150	2F	36	4F	9.1																																																																																																																																																																																																							
10	140	30	35.2	50	8.8																																																																																																																																																																																																							
11	132	31	33.1	51	8.3																																																																																																																																																																																																							
12	125	32	31.3	52	7.8																																																																																																																																																																																																							
13	118	33	29.6	53	7.4																																																																																																																																																																																																							
14	112	34	28.1	54	7.0																																																																																																																																																																																																							
15	107	35	26.8	55	6.7																																																																																																																																																																																																							
16	102	36	25.6	56	6.4																																																																																																																																																																																																							
17	97	37	24.5	57	6.1																																																																																																																																																																																																							
18	93	38	23.4	58	5.9																																																																																																																																																																																																							
19	90	39	22.5	59	5.6																																																																																																																																																																																																							
1A	86	3A	21.6	5A	5.4																																																																																																																																																																																																							
1B	83	3B	20.8	5B	5.2																																																																																																																																																																																																							
1C	80	3C	20.1	5C	5.0																																																																																																																																																																																																							
1D	77	3D	19.4	5D	4.9																																																																																																																																																																																																							
1E	75	3E	18.8	5E	4.7																																																																																																																																																																																																							
1F	72	3F	18.2	5F	4.5																																																																																																																																																																																																							
표 5.7 노치 깊이 선택																																																																																																																																																																																																												
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>설정</th> <th>깊이[dB]</th> <th>설정</th> <th>깊이[dB]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>-40.0</td><td>8</td><td>-6.0</td></tr> <tr><td>1</td><td>-24.1</td><td>9</td><td>-5.0</td></tr> <tr><td>2</td><td>-18.1</td><td>A</td><td>-4.1</td></tr> <tr><td>3</td><td>-14.5</td><td>B</td><td>-3.3</td></tr> <tr><td>4</td><td>-12.0</td><td>C</td><td>-2.5</td></tr> <tr><td>5</td><td>-10.1</td><td>D</td><td>-1.8</td></tr> <tr><td>6</td><td>-8.5</td><td>E</td><td>-1.2</td></tr> <tr><td>7</td><td>-7.2</td><td>F</td><td>-0.6</td></tr> </tbody> </table>							설정	깊이[dB]	설정	깊이[dB]	0	-40.0	8	-6.0	1	-24.1	9	-5.0	2	-18.1	A	-4.1	3	-14.5	B	-3.3	4	-12.0	C	-2.5	5	-10.1	D	-1.8	6	-8.5	E	-1.2	7	-7.2	F	-0.6																																																																																																																																																																		
설정	깊이[dB]	설정	깊이[dB]																																																																																																																																																																																																									
0	-40.0	8	-6.0																																																																																																																																																																																																									
1	-24.1	9	-5.0																																																																																																																																																																																																									
2	-18.1	A	-4.1																																																																																																																																																																																																									
3	-14.5	B	-3.3																																																																																																																																																																																																									
4	-12.0	C	-2.5																																																																																																																																																																																																									
5	-10.1	D	-1.8																																																																																																																																																																																																									
6	-8.5	E	-1.2																																																																																																																																																																																																									
7	-7.2	F	-0.6																																																																																																																																																																																																									

PB45
CNHF
지령 노치 필터

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB46 NH3 기계공진 억제필터 3		기계공진 억제필터 3의 노치 주파수를 설정합니다. [Pr.PB47]의 “기계공진 억제필터 3 선택”으로 “유효(___ 1)”를 선택했을 때, 이 파라미터의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 10~4500	4500 [Hz]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PB47 NHQ3 노치 형상 선택 3	기계공진 억제필터 3의 형상을 설정합니다.					
	___ x	기계공진 억제필터 3 선택 0: 무효 1: 유효	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ _ x _	노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ x _ _	노치 넓이 선택 0: a = 2 1: a = 3 2: a = 4 3: a = 5	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x _ _ _	메이커 설정용	0h			
PB48 NH4 기계공진 억제필터 4		기계 공진 억제 필터 4의 노치 주파수를 설정합니다. [Pr.PB49]의 “기계공진 억제필터 4 선택”으로 “유효(___ 1)”를 선택했을 때, 이 파라미터의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 10~4500	4500 [Hz]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PB49 NHQ4 노치 형상 선택 4	기계공진 억제필터 4의 형상을 설정합니다.					
	___ x	기계공진 억제필터 4 선택 0: 무효 1: 유효 이 설정값을 “유효”로 했을 때는 [Pr.PB17 축 공진 억제필터]는 사용할 수 없습니다.	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ _ x _	노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_ x _ _	노치 넓이 선택 0: a = 2 1: a = 3 2: a = 4 3: a = 5	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x _ _ _	메이커 설정용	0h			
PB50 NH5 기계공진 억제필터 5		기계공진 억제필터 5의 노치 주파수를 설정합니다. [Pr.PB51]의 “기계공진 억제필터 5 선택”으로 “유효(___ 1)”를 선택했을 때, 이 파라미터의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 10~4500	4500 [Hz]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB51 NHQ5 노치 형상 선택 5		기계공진 억제필터 5의 형상을 설정합니다. [Pr.PE41]의 “로바스트 필터 선택”으로 “유효(____1)”를 선택했을 경우, 기계공진 억제필터 5는 사용할 수 없습니다.				
	___x	기계공진 억제필터 5 선택 0: 무효 1: 유효	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	__x_	노치 깊이 선택 0: -40dB 1: -14dB 2: -8dB 3: -4dB	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	_x__	노치 넓이 선택 0: a=2 1: a=3 2: a=4 3: a=5	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	x___	메이커 설정용	0h			
PB52 VRF21 제진제어 2 진동 주파수 설정		저주파의 기계진동을 억제하는 제진제어 2의 진동 주파수를 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(__1_)”을 선택시에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. [Pr.PA24]의 “진동 억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(____1)”를 선택하면 이 자리수의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.1300.0	100.0 [Hz]	<input type="radio"/>		
PB53 VRF22 제진제어 2 공진 주파수 설정		저주파의 기계 진동을 억제하는 제진제어 2의 공진 주파수를 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(__1_)”을 선택시에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. [Pr.PA24]의 “진동 억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(____1)”를 선택하면 이 자리수의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.1~300.0	100.0 [Hz]	<input type="radio"/>		
PB54 VRF23 제진제어 2 진동 주파수 덤핑 설정		저주파의 기계진동을 억제하는 제진제어 2의 진동 주파수 덤핑을 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(__1_)”을 선택시에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. [Pr.PA24]의 “진동 억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(____1)”를 선택하면 이 자리수의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.00~0.30	0.00	<input type="radio"/>		
PB55 VRF24 제진제어 2 공진 주파수 덤핑 설정		저주파의 기계진동을 억제하는 제진제어 2의 공진 주파수 덤핑을 설정합니다. [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝모드 선택”으로 “자동 설정(__1_)”을 선택시에는 이 파라미터는 자동 설정됩니다. “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택시에는 수동으로 설정해 주십시오. [Pr.PA24]의 “진동 억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(____1)”를 선택하면 이 자리수의 설정값이 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0.00~0.30	0.00	<input type="radio"/>		

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB56 VRF21B 게인 전환 제진제어 2 진동 주파수 설정		<p>게인 전환 유효시의 제진제어 2의 진동 주파수를 설정합니다. 0.1Hz 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB19]의 설정값과 같은 값이 됩니다. 다음의 조건일 경우에만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PA24]의 “진동억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(___1)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.0~300.0</p>	0.0 [Hz]	○		
PB57 VRF22B 게인 전환 제진제어 2 공진 주파수 설정		<p>게인 전환 유효시의 제진제어 2의 공진 주파수를 설정합니다. 0.1Hz 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB20]의 설정값과 같은 값이 됩니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PA24]의 “진동억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(___1)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.0~300.0</p>	0.0 [Hz]	○		
PB58 VRF23B 게인 전환 제진제어 2 진동 주파수 덤핑 설정		<p>게인 전환 유효시의 제진제어 2의 진동 주파수 덤핑을 설정합니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PA24]의 “진동억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(___1)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.00~0.30</p>	0.00	○		
PB59 VRF24B 게인 전환 제진제어 2 공진 주파수 덤핑 설정		<p>게인 전환 유효시의 제진제어 2의 공진 주파수 덤핑을 설정합니다. 다음의 조건 때에게만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> • [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___3)”를 선택했다. • [Pr.PA24]의 “진동억제 모드 선택”으로 “3 관성 모드(___1)”를 선택했다. • [Pr.PB02]의 “제진제어 2 튜닝 모드 선택”으로 “매뉴얼 설정(__2_)”을 선택했다. • [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환))(___1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.00~0.30</p>	0.00	○		

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PB60 PG1B 게인 전환 모델 제어 게인		<p>게인 전환 유효시의 모델 제어 게인을 설정합니다. 1.0rad/s 미만을 설정했을 경우, [Pr.PB07]의 설정값과 같은 값이 됩니다. 다음 조건일때만 유효하게 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> [Pr.PA08]의 “게인 조정 모드 선택”으로 “매뉴얼 모드(___ 3)”를 선택했다. [Pr.PB26]의 “게인 전환 선택”으로 “입력 디바이스(CDP(게인 전환)) (___ 1)”을 선택했다. <p>운전중에 전환하면 쇼크가 발생하는 경우가 있습니다. 반드시 서보모터가 정지하고 나서 전환하여 주십시오.</p> <p>설정 범위 : 0.0~2000.0</p>	0.0 [rad/s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

5.2.3 확장 설정 파라미터([Pr.PC _ _])

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC01 STA 속도 가속 시정수		<p>VC(아날로그 속도 지령) 및 [Pr.PC05 내부 속도 지령 1]~[Pr.PC11 내부 속도 지령 7]에 대해서 정격 회전속도에 이를 때까지의 가속 시간을 설정합니다.</p> <p>예를 들면, 정격 회전속도가 3000r/min의 서보모터의 경우, 0r/min부터 1000r/min까지 1s로 가속하려면, 3000(3s)을 설정합니다.</p> <p>설정 범위 : 0~50000</p>	0 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PC02 STB 속도 감속 시정수		<p>VC(아날로그 속도 지령) 및 [Pr.PC05 내부 속도 지령 1]~[Pr.PC11 내부 속도 지령 7]에 대해서 정격 회전속도로부터 0r/min에 이를 때까지의 감속시간을 설정합니다.</p> <p>설정 범위 : 0~50000</p>	0 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC03 STC S자 가감속 시정수		<p>서보모터의 시동·정지를 부드럽게 합니다. S자 가감속시의 원호부분의 시간을 설정합니다.</p> <p>STA : 속도 가속 시정수 ([Pr.PC01]) STB : 속도 감속 시정수 ([Pr.PC02]) STC : S자 가감속 가속 시정수 ([Pr.PC03]) STA(속도 가속 시정수) 또는 STB(속도 감속 시정수)를 길게 설정하면 S자 가감속 시정수의 설정에 대해서 원호 부분의 시간에 오차가 발생할 수가 있습니다. 실제 원호 부분의 시간의 상한값은 가속시에는 $\frac{2000000}{STA}$, 감속시에는 $\frac{2000000}{STB}$로 제한됩니다.</p> <p>(예) STA=20000, STB=5000, STC=200으로 설정하면 실제 원호 부분의 시간은 다음과 같이 됩니다.</p> <p>가속시 : 100[ms] $\left[\frac{2000000}{20000} = 100[\text{ms}] < 200[\text{ms}] \text{ 이므로 } 100[\text{ms}] \text{로 제한됩니다.} \right]$ 감속시 : 200[ms] $\left[\frac{2000000}{5000} = 400[\text{ms}] > 200[\text{ms}] \text{ 이므로 설정대로 } 200[\text{ms}] \text{가 됩니다.} \right]$</p> <p>설정 범위 : 0~50000</p>	0 [ms]		○	○
PC04 TQC 토크 지령 시정수		<p>토크 지령에 대한 1차 지연 필터의 정수를 설정합니다.</p> <p>TQC : 토크 지령 시정수</p> <p>설정 범위 : 0~50000</p>	0 [ms]			○
PC05 SC1 내부 속도 지령1 / 내부 속도 제한1		<p>내부 속도 지령의 제1속도를 설정합니다. 설정 범위 : 0~순시 허용 회전속도</p> <p>내부 속도 제한의 제1속도를 설정합니다. 설정 범위 : 0~순시 허용 회전속도</p>	100 [r/min]		○	○

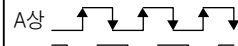



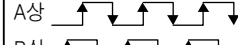

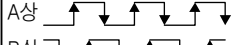

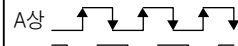



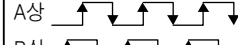

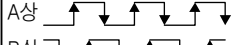

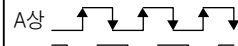



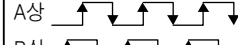

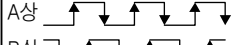

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC06 SC2 내부 속도 지령2/내부 속도 제한2		내부 속도 지령의 제2속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	500 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제2속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC07 SC3 내부 속도 지령3/내부 속도 제한3		내부 속도 지령의 제3속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	1000 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제3속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC08 SC4 내부 속도 지령4/내부 속도 제한4		내부 속도 지령의 제4속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	200 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제4속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC09 SC5 내부 속도 지령5/내부 속도 제한5		내부 속도 지령의 제5속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	300 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제5속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC10 SC6 내부 속도 지령6/내부 속도 제한6		내부 속도 지령의 제6속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	500 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제6속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC11 SC7 내부 속도 지령7/내부 속도 제한7		내부 속도 지령의 제7속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도	800 [r/min]		○	
		내부 속도 지령의 제7속도를 설정합니다. 설정 범위: 0~순시 허용 회전속도				○
PC12 VCM 아날로그 속도 지령 최대 회전 속도/아날로 그 속도 제한 최대 회전속도		VC(아날로그 속도 지령)의 입력 최대 전압(10V)일 때의 회전속도를 설정합니다. 단, "0"으로 설정하면 접속하고 있는 서보모터의 정격 회전속도가 됩니다. 설정 범위: 0~50000	0 [r/min]		○	
		VLA(아날로그 속도 제한)의 입력 최대 전압(10V)일 때의 회전속도를 설정합니다. 단, "0"으로 설정하면 접속하고 있는 서보모터의 정격 회전속도가 됩니다. 설정 범위: 0~50000				○
PC13 TLC 아날로그 토크 지령 최대 출력		아날로그 토크 지령 전압(TC=±8V)이 +8V일 때의 출력 토크를 최대 토크 = 100.0%로 설정합니다. 예를 들면, 설정값을 50으로 하면 TC=+8V일 때 최대 토크 × $\frac{50}{100}$ 를 출력합니다. 설정 범위: 0.0~1000.0	100.0 [%]			○

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																					
				P	S	T																																			
PC14 MOD1 아날로그 모니터1 출력	-- xx	아날로그 모니터 1 출력 선택 MO1(아날로그 모니터 1)에 출력하는 신호를 선택합니다. 출력 선택의 검출점에 대해서는 부록 10(3)을 참조해 주십시오. 설정값에 대해서는 표 5.8을 참조해 주십시오.	00h	○	○	○																																			
	- x --	메이커 설정용	0h																																						
	x ---		0h																																						
	표 5.8 아날로그 모니터 설정값																																								
	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 10%;">설정값</th> <th style="width: 90%;">항목</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>서보모터 회전속도(±8V/최대 회전속도)</td></tr> <tr><td>01</td><td>토크(±8V/최대 토크) (주2)</td></tr> <tr><td>02</td><td>서보모터 회전속도(+8V/최대 회전속도)</td></tr> <tr><td>03</td><td>토크(+8V/최대 토크) (주2)</td></tr> <tr><td>04</td><td>전류 지령(±8V/최대 전류 지령)</td></tr> <tr><td>05</td><td>지령펄스 주파수(±10V/4Mpps)</td></tr> <tr><td>06</td><td>서보모터 잔류펄스(±10V/100pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>07</td><td>서보모터 잔류펄스(±10V/1000pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>08</td><td>서보모터 잔류펄스(±10V/10000pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>09</td><td>서보모터 잔류펄스(±10V/100000pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>0A</td><td>피드백 위치(±10V/1M pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>0B</td><td>피드백 위치(±10V/10M pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>0C</td><td>피드백 위치(±10V/100M pulse) (주1)</td></tr> <tr><td>0D</td><td>모션 전압(+8V/400V)</td></tr> <tr><td>0E</td><td>속도 지령2(±8V/최대 회전속도)</td></tr> <tr><td>17</td><td>엔코더 내부공기 온도(±10V/±128℃)</td></tr> </tbody> </table>							설정값	항목	00	서보모터 회전속도(±8V/최대 회전속도)	01	토크(±8V/최대 토크) (주2)	02	서보모터 회전속도(+8V/최대 회전속도)	03	토크(+8V/최대 토크) (주2)	04	전류 지령(±8V/최대 전류 지령)	05	지령펄스 주파수(±10V/4Mpps)	06	서보모터 잔류펄스(±10V/100pulse) (주1)	07	서보모터 잔류펄스(±10V/1000pulse) (주1)	08	서보모터 잔류펄스(±10V/10000pulse) (주1)	09	서보모터 잔류펄스(±10V/100000pulse) (주1)	0A	피드백 위치(±10V/1M pulse) (주1)	0B	피드백 위치(±10V/10M pulse) (주1)	0C	피드백 위치(±10V/100M pulse) (주1)	0D	모션 전압(+8V/400V)	0E	속도 지령2(±8V/최대 회전속도)	17	엔코더 내부공기 온도(±10V/±128℃)
	설정값	항목																																							
	00	서보모터 회전속도(±8V/최대 회전속도)																																							
	01	토크(±8V/최대 토크) (주2)																																							
	02	서보모터 회전속도(+8V/최대 회전속도)																																							
	03	토크(+8V/최대 토크) (주2)																																							
04	전류 지령(±8V/최대 전류 지령)																																								
05	지령펄스 주파수(±10V/4Mpps)																																								
06	서보모터 잔류펄스(±10V/100pulse) (주1)																																								
07	서보모터 잔류펄스(±10V/1000pulse) (주1)																																								
08	서보모터 잔류펄스(±10V/10000pulse) (주1)																																								
09	서보모터 잔류펄스(±10V/100000pulse) (주1)																																								
0A	피드백 위치(±10V/1M pulse) (주1)																																								
0B	피드백 위치(±10V/10M pulse) (주1)																																								
0C	피드백 위치(±10V/100M pulse) (주1)																																								
0D	모션 전압(+8V/400V)																																								
0E	속도 지령2(±8V/최대 회전속도)																																								
17	엔코더 내부공기 온도(±10V/±128℃)																																								
(주) 1. 엔코더 펄스 단위입니다.																																									
2. 최대 토크로 8V를 출력합니다. 다만, [Pr.PA11] 및 [Pr.PA12]로 토크를 제한했을 경우, 높게 제한하는 편의 토크에서 8V를 출력합니다.																																									
PC15 MOD2 아날로그 모니터2 출력	-- xx	아날로그 모니터 2 출력 선택 MO2(아날로그 모니터 2)에 출력하는 신호를 선택합니다. 출력 선택의 검출점에 대해서는 부록 10(3)을 참조해 주십시오. 설정값에 대해서는 [Pr.PC14]를 참조해 주십시오.	01h	○	○	○																																			
	- x --	메이커 설정용	0h																																						
	x ---		0h																																						
PC16 MBR 전자 브레이크 시퀀스 출력		MBR(전자 브레이크 인터록)이 OFF가 되고 나서 베이스 차단할 때까지의 지연 시간(Tb)을 설정합니다. 설정 범위: 0~1000	0 [ms]	○	○	○																																			
PC17 ZSP 영속도		ZSP(영속도 검출)의 출력 범위를 설정합니다. ZSP(영속도 검출)은 20r/min의 히스테리시스폭을 갖고 있습니다. 설정 범위: 0~10000	50 [r/min]	○	○	○																																			
PC18 *BPS 알람 이력 클리어	--- x	알람 이력 클리어 선택 알람 이력의 소거를 실시합니다. 0: 무효 1: 유효 “유효”를 선택하면, 다음 번 전원 투입시에 알람 이력을 소거합니다. 알람 이력 클리어 후, 자동적으로 무효가 됩니다.	0h	○	○	○																																			
	-- x -	메이커 설정용	0h																																						
	- x --		0h																																						
	x ---		0h																																						

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드													
				P	S	T											
PC19 *ENRS 엔코더 출력 펄스 선택	---x	엔코더 출력 펄스 위상 선택 엔코더 펄스 방향을 선택합니다. 0: CCW로 A상 90° 진보 1: CW로 A상 90° 진보 <table border="1" style="margin: 10px auto;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">설정값</th> <th colspan="2">서보모터 회전 방향</th> </tr> <tr> <th>CCW</th> <th>CW</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td> A상  B상  </td> <td> A상  B상  </td> </tr> <tr> <td>1</td> <td> A상  B상  </td> <td> A상  B상  </td> </tr> </tbody> </table>	설정값	서보모터 회전 방향		CCW	CW	0	A상  B상 	A상  B상 	1	A상  B상 	A상  B상 	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	설정값	서보모터 회전 방향															
		CCW	CW														
0	A상  B상 	A상  B상 															
1	A상  B상 	A상  B상 															
--x-	엔코더 출력 펄스 설정 선택 0: 출력 펄스 설정 1: 분주비 설정 2: 지령 펄스와 동일한 출력 펄스 설정 3: A상·B상 펄스 전자 기어 설정 “2”를 설정하면, [Pr.PA15 엔코더 출력 펄스] 및 [Pr.PA16 엔코더 출력 펄스 2]의 설정은 무효가 됩니다.	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>												
-X-- x---	메이커 설정용	0h 0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>												
PC20 *SNO 국번 설정		서보앰프의 국번을 지정합니다. 반드시 1축의 서보앰프에 1국을 설정해 주십시오. 중복하여 국을 설정하면 정상적으로 통신할 수 없게 됩니다. 설정 범위: 0~31	0 [국]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>											
PC21 *COP1 기능선택 C-1	---x	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											
	--x-		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											
	-X--		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>											
x---	엔코더 케이블 통신 방식 선택 엔코더 케이블 통신 방식 선택의 실행을 선택합니다. 0: 2선식 1: 4선식 설정을 잘못하면 [AL.16 엔코더 초기 통신 이상 1]이 됩니다.	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>												

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드														
				P	S	T												
PC23 *COP2 기능선택 C-2	---x	속도제어 정지시 서보 록 선택 속도제어 정지시 서보 록을 선택합니다. 속도제어 모드에 대해 정지시에 외력에 의해서 축이 작동되는 것이 없게 서보 록을 할 수 있습니다. 0: 유효(서보 록 합니다.) 정지 위치를 유지하는 제어를 실시합니다. 1: 무효(서보 록 하지 않습니다.) 정지 위치는 유지하지 않습니다. 회전속도가 0r/min가 되는 제어를 실시합니다.	0h		○													
	--x-	메이커 설정용	0h															
	-x--	VC/VLA 전압 평균 선택 VC/VLA 전압 평균을 선택합니다. VC(아날로그 속도 지령) 전압 또는 VLA(아날로그 속도 제한)를 도입할 때의 필터 시간을 설정합니다. 설정값이 0의 경우, 전압의 변화에 대해 리얼타임으로 속도 변화해서, 설정값을 크게 해 나가면 전압의 변화에 대해 완만하게 속도 변화합니다.	0h		○	○												
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>설정값</th> <th>필터시간[ms]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0.444</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>0.888</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>1.777</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>3.555</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>7.111</td> </tr> </tbody> </table>	설정값	필터시간[ms]	0	0	1	0.444	2	0.888	3	1.777	4	3.555	5	7.111		
설정값	필터시간[ms]																	
0	0																	
1	0.444																	
2	0.888																	
3	1.777																	
4	3.555																	
5	7.111																	
	x---	토크 제어시 속도 제한 선택 토크 제어시 속도 제한을 선택합니다. 0: 유효 1: 무효 이 기능은 외부에서 속도 루프를 구성하는 경우 이외에는 사용하지 맡아 주십시오.	0h			○												
PC24 *COP3 기능선택 C-3	---x	인포지션 범위 단위 선택 인포지션 범위의 단위를 선택합니다. 0: 지령 입력 펄스 단위 1: 서보모터 엔코더 펄스 단위	0h	○														
	--x-	메이커 설정용	0h															
	-x--	메이커 설정용	0h															
	x---	오차 과대 알람 레벨 단위 선택 [Pr.PC43]로 설정하는 오차 과대 알람 레벨의 설정 단위를 선택합니다. 0: 1rev 단위 1: 0.1rev 단위 2: 0.01rev 단위 3: 0.001rev 단위	0h	○														
PC26 *COP5 기능선택 C-5	---x	[AL.99 스트로크 리미트 경고]선택 [AL.99 스트로크 리미트 경고]를 선택합니다. 0: 유효 1: 무효	0h	○	○													
	--x-	메이커 설정용	0h															
	-x--	메이커 설정용	0h															
	x---	메이커 설정용	0h															

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC27 *COP6 기능선택 C-6	--- x	부족 전압 알람 검출 방식 선택 FR-RC, FR-CV 및 FR-BU2를 사용하는 경우, “방식 2(---1)”를 선택해 주십시오. 0: 방식 1 1: 방식 2	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-- x _	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	- x _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	x _ _ _		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC30 STA2 속도 가속 시정수 2		이 파라미터는 STAB2(속도 가감속 선택)를 ON으로 하면 유효하게 됩니다. VC(아날로그 속도 지령) 및 [Pr.PC05 내부 속도 지령 1]~[Pr.PC11 내부 속도 지령 7]에 대해서 0r/min부터 정격 회전속도에 이를 때까지의 가속 시간을 설정합니다. 설정 범위: 0~50000	0 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PC31 STB2 속도 감속 시정수 2		이 파라미터는 STAB2(속도 가감속 선택)를 ON으로 하면 유효하게 됩니다. VC(아날로그 속도 지령) 및 [Pr.PC05 내부 속도 지령 1]~[Pr.PC11 내부 속도 지령 7]에 대해서 정격 회전속도로부터 0r/min에 이를 때까지의 감속시간을 설정합니다. 설정 범위: 0~50000	0 [ms]	<input type="checkbox"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PC32 CMX2 지령 펄스 배출 분자 2		이 파라미터는 [Pr.PA21]의 “전자 기어 선택”으로 “전자 기어(0---)” 또는 “J3A 전자 기어 설정값 호환 모드(2---)”를 선택했을 때에 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0~16777215	1	<input type="radio"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC33 CMX3 지령 펄스 배출 분자 3		이 파라미터는 [Pr.PA21]의 “전자 기어 선택”으로 “전자 기어(0---)” 또는 “J3A 전자 기어 설정값 호환 모드(2---)”를 선택했을 때에 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0~16777215	1	<input type="radio"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC34 CMX4 지령 펄스 배출 분자 4		이 파라미터는 [Pr.PA21]의 “전자 기어 선택”으로 “전자 기어(0---)” 또는 “J3A 전자 기어 설정값 호환 모드(2---)”를 선택했을 때에 유효하게 됩니다. 설정 범위: 0~16777215	1	<input type="radio"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PC35 TL2 내부 토크 제한 2		최대 토크 = 100.0%로 설정합니다. 서보모터의 토크를 제한하는 경우에 설정합니다. 다만, “0.0”으로 설정하면 토크를 발생하지 않습니다. 설정 범위: 0.0~100.0	100 [%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																
				P	S	T														
PC36 *DMD 상태표시 선택	--xx	<p>전원 투입시에서의 상태 표시의 선택 전원 투입시에 표시하는 상태 표시를 선택합니다.</p> <p>00: 귀환펄스 누적 01: 서보모터 회전 속도 02: 잔류 펄스 03: 지령펄스 누적 04: 지령펄스 주파수 05: 아날로그 속도 지령 전압 (주1) 06: 아날로그 토크 지령 전압 (주2) 07: 회생 부하율 08: 실효 부하율 09: 피크 부하율 0A: 순시 토크 0B: 1회전내 위치 (1pulse 단위) 0C: 1회전내 위치 (100pulse 단위) 0D: ABS 카운터 0E: 부하관성 모멘트비 0F: 모션 전압 10: 엔코더 내부공기 온도 11: 정정 시간 12: 발진 검지 주파수 13: 터프 드라이브 횟수 14: 유닛 소비 전력 (1W 단위) 15: 유닛 소비 전력 (1kW 단위) 16: 유닛 적산 전력량 (1Wh 단위) 17: 유닛 적산 전력량 (100kWh 단위)</p> <p>주 1. 속도제어 모드의 경우입니다. 토크제어 모드에서는 아날로그 속도 제한 전압이 됩니다. 주 2. 토크제어 모드의 경우입니다. 속도제어 모드, 위치제어 모드에서는 아날로그 토크 제한 전압이 됩니다.</p>	00h	○	○	○														
	-x--	<p>각 제어 모드에서의 전원 투입시 상태 표시 0: 각 제어 모드에 의한다.</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>제어모드</th> <th>전원투입시의 상태 표시</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>위치</td> <td>귀환펄스 누적</td> </tr> <tr> <td>위치/속도</td> <td>귀환펄스 누적/서보모터 회전속도</td> </tr> <tr> <td>속도</td> <td>서보모터 회전속도</td> </tr> <tr> <td>속도/토크</td> <td>서보모터 회전속도/아날로그 토크지령 전압</td> </tr> <tr> <td>토크</td> <td>아날로그 토크지령 전압</td> </tr> <tr> <td>토크/위치</td> <td>아날로그 토크지령 전압/귀환펄스 누적</td> </tr> </tbody> </table> <p>1: 이 파라미터 1자리수째의 설정에 의한다.</p>	제어모드	전원투입시의 상태 표시	위치	귀환펄스 누적	위치/속도	귀환펄스 누적/서보모터 회전속도	속도	서보모터 회전속도	속도/토크	서보모터 회전속도/아날로그 토크지령 전압	토크	아날로그 토크지령 전압	토크/위치	아날로그 토크지령 전압/귀환펄스 누적	0h	○	○	○
	제어모드	전원투입시의 상태 표시																		
위치	귀환펄스 누적																			
위치/속도	귀환펄스 누적/서보모터 회전속도																			
속도	서보모터 회전속도																			
속도/토크	서보모터 회전속도/아날로그 토크지령 전압																			
토크	아날로그 토크지령 전압																			
토크/위치	아날로그 토크지령 전압/귀환펄스 누적																			
X---			0h																	

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC37 VCO 아날로그 속도 지령 옵셋/ 아날로그 속도 제한 옵셋		VC(아날로그 속도 지령)의 옵셋 전압을 설정합니다. 예를 들면, VC에 0V를 인가한 상태로, ST1(정전 시동)를 ON으로 하면 CCW 방향으로 회전하는 경우에는 마이너스의 값을 설정해 주십시오. VC 자동 옵셋을 사용했을 경우, 자동 옵셋한 값이 됩니다.(4.5.4항참조) 초기값은 공장 출하시에 VC-LG간을 0V로 해서 VC 자동 옵셋을 실시한 값입니다. 설정 범위 : -9999~9999	0 [mV]		<input type="radio"/>	
		VLA(아날로그 속도 제한)의 옵셋 전압을 설정합니다. 예를 들면, VLA에 0V를 인가한 상태로, RS1(정전 선택)를 ON으로 하면 CCW 방향으로 회전하는 경우에는 마이너스의 값을 설정해 주세요. VC 자동 옵셋을 사용했을 경우, 자동 옵셋한 값이 됩니다.(4.5.4항참조) 초기값은 공장 출하시에 VLA-LG간을 0V로 해서 VC 자동 옵셋을 실시한 값입니다. 설정 범위 : -9999~9999				<input type="radio"/>
PC38 TPO 아날로그 토크 지령 옵셋/ 아날로그 토크 제한 옵셋		TC(아날로그 토크 지령)의 옵셋 전압을 설정합니다. 설정 범위: -99999999	0 [mV]			<input type="radio"/>
		TLA(아날로그 토크 제한)의 옵셋 전압을 설정합니다. 설정 범위 : -9999~9999			<input type="radio"/>	
PC39 MO1 아날로그 모니터 1 옵셋		MO1(아날로그 모니터 1)의 옵셋 전압을 설정합니다. 설정 범위 : -9999~9999	0 [mV]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PC40 MO2 아날로그 모니터 2 옵셋		MO2(아날로그 모니터 2)의 옵셋 전압을 설정합니다. 설정 범위 : -9999~9999	0 [mV]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PC43 ERZ 오차 과대 알람 레벨		오차 과대 알람 레벨을 설정합니다. 설정 단위는 [Pr.PC24]의 “오차과대 알람 레벨 단위 선택”으로 변경할 수 있습니다. 다만, “0”을 설정하면 3rev가 됩니다. 또, 200rev를 넘는 설정은 200rev로 클램프 됩니다. 설정 범위 : 0~1000	0 [mV]	<input type="radio"/>		

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PC51 RSBR 강제 정시시 감속 시정수		<p>강제정지 감속 기능에 대한 감속 시정수를 설정합니다. 정격 회전속도로부터 Or/min에 이를 때까지의 시간을 ms단위로 설정합니다.</p> <p>[주의 사항]</p> <ul style="list-style-type: none"> • 설정 시간이 짧고, 강제정지 감속시에 서보모터의 토크가 최대값으로 포화하는 경우에는 이 시정수보다 긴 시간에 멈춥니다. • 설정값에 따라서 강제정지 감속시에 [AL.50 과부하 1] 또는 [AL.51 과부하 2]가 발생하는 경우가 있습니다. • 강제정지 감속이 되는 알람 발생 후에, 강제정지 감속이 되지 않는 알람이 발생했을 경우, 또는 제어회로 전원이 차단되었을 경우에는 감속 시정수 설정의 유무에 관련되지 않고 다이나믹 브레이크가 작동합니다. <p>설정 범위 : 0~20000</p>	100 [ms]	○	○	
PC54 RSUP1 상하축 인상량		<p>상하축 인상 기능의 인상량을 설정합니다. 서보모터 회전량 단위로 설정합니다. 서보모터 회전량 단위로 정 (+)의 수는 정전 펄스 입력시의 서보모터 회전 방향, 부(-)의 수는 역전 펄스 입력시의 서보모터 회전 방향으로 끌어올립니다. 예를 들면, [Pr.PA14 회전방향 선택]이 "1"일때, 정(+)의 인상량을 설정했을 경우는 CW방향으로 끌어올립니다. 상하축인상 기능은 다음의 모든 조건이 성립했을 경우에 실시됩니다. 1) 위치제어 모드이다. 2) 이 파라미터의 설정값이 "0"이외이다. 3) 강제정지 감속 기능이 유효하다. 4) 서보모터 회전속도가 영속도 이하로 알람 발생 또는 EM2가 OFF가 되었다. 5) [Pr.PD23]~[Pr.PD28]로 MBR(전자 브레이크 인터록)을 사용 가능하고, 또한, [Pr.PC16]로 베이스 차단 지연 시간이 설정되어 있다.</p> <p>설정 범위 : -25000~25000</p>	0 [0.0001 rev]	○		
PC60 *COPD 기능선택 C-D	---x	<p>모터없음 운전 선택 모터없음 운전을 설정합니다. 0: 무효 1: 유효</p>	0h	○	○	○
	--x-		0h			
	-x--	메이커 설정용	0h			
	x---		0h			

5. 파라미터

5.2.4 입출력 설정 파라미터([Pr.PD _ _])

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PD01 *DIA1 입력신호 자동 ON 선택 1	자동적으로 ON으로 하는 입력 디바이스를 선택합니다.					
	_ _ _ x (HEX)	___x (BIN) : 메이커 설정용	0h	/	/	/
		__x_ (BIN) : 메이커 설정용		/	/	/
		_x__ (BIN) : SON(서보 ON) 0: 무효(외부 입력 신호로 사용한다.) 1: 유효(자동 ON)		○	○	○
		x___ (BIN) : 메이커 설정용		/	/	/
	_ _ x _ (HEX)	___x (BIN) : PC(비례 제어) 0: 무효(외부 입력 신호로 사용한다.) 1: 유효(자동 ON)	0h	○	○	/
		__x_ (BIN) : TL(외부 토크 제한 선택) 0: 무효(외부 입력 신호로 사용한다.) 1: 유효(자동 ON)		○	○	/
		_x__ (BIN) : 메이커 설정용		/	/	/
		x___ (BIN) : 메이커 설정용		/	/	/
	_ x _ _ (HEX)	___x (BIN) : 메이커 설정용	0h	/	/	/
		__x_ (BIN) : 메이커 설정용		/	/	/
		_x__ (BIN) : LSP(정전 스트로크 엔드) 0: 무효(외부 입력 신호로 사용한다.) 1: 유효(자동 ON)		○	○	/
		x___ (BIN) : LSN(역전 스트로크 엔드) 0: 무효(외부 입력 신호로 사용한다.) 1: 유효(자동 ON)		○	○	/
	x _ _ _	메이커 설정용	0h	/	/	/

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PD03 *DI1L 입력 디바이스 선택 1L	CN1-15핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	02h	○	/	/
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	02h	/	○	/
	표 5.9 선택 가능한 입력 디바이스					
			입력 디바이스 (주)			
	설정값	P	S	T		
	02	SON	SON	SON		
	03	RES	RES	RES		
	04	PC	PC	/		
	05	TL	TL	/		
06	CR	/	/			
07	/	ST1	RS2			
08	/	ST2	RS1			
09	TL1	TL1	/			
0A	LSP	LSP	/			
0B	LSN	LSN	/			
0D	CDP	CDP	/			
20	/	SP1	SP1			
21	/	SP2	SP2			
22	/	SP3	SP3			
23	LOP	LOP	LOP			
24	CM1	/	/			
25	CM2	/	/			
26	/	STAB2	STAB2			
(주) P : 위치제어 모드 S : 속도제어 모드 T : 토크제어 모드 사선 부분은 메이커 설정용입니다. 절대로 설정하지 말아 주십시오						
PD04 *DI1H 입력 디바이스 선택 1H	CN1-15핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	02h	/	/	○
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h	/	/	/
PD05 *DI2L 입력 디바이스 선택 2L	CN1-16핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	00h	○	/	/
XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	21h	/	○	/	
PD06 *DI2H 입력 디바이스 선택 2H	CN1-16핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	21h	/	/	○
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h	/	/	/
PD07 *DI3L 입력 디바이스 선택 3L	CN1-17핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다. [Pr.PA03]을 “ ___1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출 시스템을 선택했을 경우, CN1-17핀은 ABSM(ABS 전송모드)가 됩니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	04h	○	/	/
XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	27h	/	○	/	

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PD08 *DI3H 입력 디바이스 선택 3H	CN1-17핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	07h			○
	- X --	메이커 설정용	0h			
X ---	0h					
PD09 *DI4L 입력 디바이스 선택 4L	CN1-18핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다. [Pr.PA03]을 “__1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출 시스템을 선택했을 경우, CN1-18핀은 ABSR(ABS 전송모드)가 됩니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	05h	○		
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	08h		○	
PD10 *DI4H 입력 디바이스 선택 4H	CN1-18핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	08h			○
	- X --	메이커 설정용	0h			
X ---	0h					
PD11 *DI5L 입력 디바이스 선택 5L	CN1-19핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	03h	○		
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	03h		○	
PD12 *DI5H 입력 디바이스 선택 5H	CN1-19핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	03h			○
	- X --	메이커 설정용	0h			
X ---	0h					
PD13 *DI6L 입력 디바이스 선택 6L	CN1-41핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	06h	○		
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	20h		○	
PD14 *DI6H 입력 디바이스 선택 6H	CN1-41핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	20h			○
	- X --	메이커 설정용	0h			
X ---	0h					
PD17 *DI8L 입력 디바이스 선택 8L	CN1-43핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	0Ah	○		
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	0Ah		○	
PD18 *DI8H 입력 디바이스 선택 8H	CN1-43핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.					
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	00h			○
	- X --	메이커 설정용	0h			
X ---	0h					

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드																																																																
				P	S	T																																																														
PD19 *DI9L 입력 디바이스 선택 9L	CN1-44핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.																																																																			
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	0Bh	○																																																																
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	0Bh		○																																																															
PD20 *DI9H 입력 디바이스 선택 9H	CN1-44핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.																																																																			
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	00h			○																																																														
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h																																																																	
PD21 *DI10L 입력 디바이스 선택 10L	CN1-45핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.																																																																			
	-- XX	위치제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	23h	○																																																																
	XX --	속도제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	23h		○																																																															
PD22 *DI10H 입력 디바이스 선택 10H	CN1-45핀에 임의의 입력 디바이스를 할당할 수 있습니다.																																																																			
	-- XX	토크제어 모드 디바이스 선택 설정값에 대해서는 [Pr.PD03]의 표 5.9를 참조해 주십시오.	23h			○																																																														
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h																																																																	
PD23 *DO1 출력 디바이스 선택 1	디바이스 선택 CN1-22핀에 임의의 출력 디바이스를 할당할 수 있습니다. [Pr.PA03]을 “__1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출 시스템을 선택 했을 경우, CN1-22핀은 ABS 전송모드중에 한해서 ABSB0(ABS 송신데이 터 bit0)이 됩니다. 설정값에 대해서는 [Pr.PD23]의 표 5.10을 참조해 주십시오.		04h	○	○	○																																																														
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h																																																																	
	<p style="text-align: center;">표 5.10 선택 가능한 출력 디바이스</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2">설정값</th> <th colspan="3">출력 디바이스 (주)</th> </tr> <tr> <th>P</th> <th>S</th> <th>T</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>00</td><td>항시 OFF</td><td>항시 OFF</td><td>항시 OFF</td></tr> <tr><td>02</td><td>RD</td><td>RD</td><td>RD</td></tr> <tr><td>03</td><td>ALM</td><td>ALM</td><td>ALM</td></tr> <tr><td>04</td><td>INP</td><td>SA</td><td>항시 OFF</td></tr> <tr><td>05</td><td>MBR</td><td>MBR</td><td>MBR</td></tr> <tr><td>07</td><td>TLC</td><td>TLC</td><td>VLC</td></tr> <tr><td>08</td><td>WNG</td><td>WNG</td><td>WNG</td></tr> <tr><td>09</td><td>BWNG</td><td>BWNG</td><td>BWNG</td></tr> <tr><td>0A</td><td>항시 OFF</td><td>SA</td><td>항시 OFF</td></tr> <tr><td>0B</td><td>항시 OFF</td><td>항시 OFF</td><td>VLC</td></tr> <tr><td>0C</td><td>ZSP</td><td>ZSP</td><td>ZSP</td></tr> <tr><td>0D</td><td>MTTR</td><td>MTTR</td><td>MTTR</td></tr> <tr><td>0F</td><td>CDPS</td><td>항시 OFF</td><td>항시 OFF</td></tr> <tr><td>11</td><td>ABSV</td><td>항시 OFF</td><td>항시 OFF</td></tr> </tbody> </table> <p>(주) P : 위치제어 모드 S : 속도제어 모드 T : 토크제어 모드 사선 부분은 메이커 설정용입니다. 절대로 설정하지 말아 주십시오</p>						설정값	출력 디바이스 (주)			P	S	T	00	항시 OFF	항시 OFF	항시 OFF	02	RD	RD	RD	03	ALM	ALM	ALM	04	INP	SA	항시 OFF	05	MBR	MBR	MBR	07	TLC	TLC	VLC	08	WNG	WNG	WNG	09	BWNG	BWNG	BWNG	0A	항시 OFF	SA	항시 OFF	0B	항시 OFF	항시 OFF	VLC	0C	ZSP	ZSP	ZSP	0D	MTTR	MTTR	MTTR	0F	CDPS	항시 OFF	항시 OFF	11	ABSV	항시 OFF
설정값	출력 디바이스 (주)																																																																			
	P	S	T																																																																	
00	항시 OFF	항시 OFF	항시 OFF																																																																	
02	RD	RD	RD																																																																	
03	ALM	ALM	ALM																																																																	
04	INP	SA	항시 OFF																																																																	
05	MBR	MBR	MBR																																																																	
07	TLC	TLC	VLC																																																																	
08	WNG	WNG	WNG																																																																	
09	BWNG	BWNG	BWNG																																																																	
0A	항시 OFF	SA	항시 OFF																																																																	
0B	항시 OFF	항시 OFF	VLC																																																																	
0C	ZSP	ZSP	ZSP																																																																	
0D	MTTR	MTTR	MTTR																																																																	
0F	CDPS	항시 OFF	항시 OFF																																																																	
11	ABSV	항시 OFF	항시 OFF																																																																	
PD24 *DO2 출력 디바이스 선택 2	디바이스 선택 CN1-23핀에 임의의 출력 디바이스를 할당할 수 있습니다. [Pr.PA03]을 “__1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출 시스템을 선택 했을 경우, CN1-23핀은 ABS 전송모드중에 한해서 ABSB1(ABS 송신데이 터 bit1)이 됩니다. 설정값에 대해서는 [Pr.PD23]의 표 5.10을 참조해 주십시오.		0Ch	○	○	○																																																														
	- X -- X -- -	메이커 설정용	0h 0h																																																																	

5. 파라미터

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PD25 *DO3 출력 디바이스 선택 3	--xx	디바이스 선택 CN1-24핀에 임의의 출력 디바이스를 할당할 수 있습니다. 설정값에 대해서는 [Pr.PD23]의 표 5.10을 참조해 주십시오.	04h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-X--	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	X---		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PD26 *DO4 출력 디바이스 선택 4	--xx	디바이스 선택 CN1-25핀에 임의의 출력 디바이스를 할당할 수 있습니다. [Pr.PA03]을 “_ _ _ 1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출 시스템을 선택 했을 경우, CN1-25핀은 ABS 전송모드중에 한해서 ABST(ABS 송신데이 터 준비완료)가 됩니다. 설정값에 대해서는 [Pr.PD23]의 표 5.10을 참조해 주십시오.	07h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-X--	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	X---		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PD28 *DO6 출력 디바이스 선택 6	--xx	디바이스 선택 CN1-49핀에 임의의 출력 디바이스를 할당할 수 있습니다. 설정값에 대해서는 [Pr.PD23]의 표 5.10을 참조해 주십시오.	02h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-X--	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	X---		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PD29 *DIF 입력 필터 설정	입력 신호용의 필터를 선택합니다.					
	---x	외부 입력 신호가 노이즈 등에 의해 채터링을 발생했을 경우, 입력 필터를 사용해 억제합니다. 0: 없음 1: 0.888[ms] 2: 1.777[ms] 3: 2.666[ms] 4: 3.555[ms]	4h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	--x-	RES(리셋) 전용 필터 선택 0: 무효 1: 유효(50[ms])	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-x--	CR(클리어) 전용 필터 선택 0: 무효 1: 유효(50[ms])	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PD30 *DOP1 기능선택 D-1	---x	LSP(정전 스트로크 엔드) 및 LSN(역전 스트로크 엔드)의 OFF시의 정지 방법 선택 LSP(정전 스트로크 엔드) 및 LSN(역전 스트로크 엔드)의 OFF시의 정지 방법을 선택합니다. 0: 급정지 1: 완만한 정지	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="checkbox"/>
	-x--	RES(리셋) ON시의 베이스 회로 상태 선택 0: 베이스 차단한다 1: 베이스 차단하지 않는다	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	-X--	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	X---		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
PD32 *DOP3 기능선택 D-3	---x	CR(클리어) 선택 CR(클리어)의 설정을 실시합니다. 0: ON의 기동으로 잔류 펄스를 소거한다. 1: ON이 되어 있는 동안은 항상 잔류 펄스를 소거한다.	0h	<input type="radio"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	-X--	메이커 설정용	0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	-X--		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	X---		0h	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

5. 파라미터

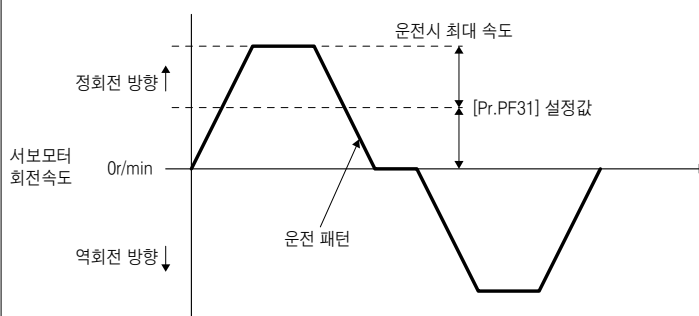
번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드								
				P	S	T						
PD34 *DOP5 기능선택 D-5	___x	<p>알람 코드 출력 알람 코드의 출력을 선택합니다. CN1-22핀, CN1-23핀 및 CN1-24핀에 알람 코드를 출력합니다. 0: 무효 1: 유효</p> <p>알람 코드의 상세 내용에 대해서는 MELSERVO-J4 서보앰프 기술자료집 (트러블 슈팅편)을 참조해 주십시오. [Pr.PA03]를 “___1”로 설정해, DIO에 의한 절대위치 검출시스템을 선택한 상태로 CN1-22핀, CN1-23핀 또는 CN1-24핀에 MBR(전자 브레이크 인터록) 또는 ALM(고장)을 선택한 상태로 알람 코드 출력을 선택하면 [AL.37 파라미터 이상]이 발생합니다.</p>	0h	○	○	○						
	_x__	<p>경고 발생시 출력 디바이스의 선택 경고 발생시에 있어서의 ALM(고장)의 출력 상태를 선택합니다.</p> <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th>설정값</th> <th>디바이스의 상태</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td> </td> </tr> <tr> <td>1</td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>	설정값	디바이스의 상태	0		1		0h	○	○	○
	설정값	디바이스의 상태										
	0											
1												
-x__	메이커 설정용	0h	/	/	/							
x___		0h	/	/	/							

5.2.5 확장 설정2 파라미터([Pr.PE __])

번호/약칭/명칭	설정자리수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PE41 EOP3 기능선택 E-3	___x	<p>로바스트 필터 선택 0: 무효 1: 유효 이 설정값을 “유효”로 했을 때, [Pr.PB51]로 설정하는 기계공진 억제필터 5는 사용할 수 없습니다.</p>	0h	○	○	○
	_x__	메이커 설정용	0h	/	/	/
	-x__		0h	/	/	/
	x___		0h	/	/	/

5. 파라미터

5.2.6 확장 설정3 파라미터([Pr.PF _ _])

번호/약칭/명칭	설정자릿수	기능	초기값 [단위]	제어모드		
				P	S	T
PF21 EOP3 기능선택 E-3		<p>드라이브 레코더 전환 시간을 설정합니다. 그래프 기능을 사용중에 USB 통신이 단절 되었을 경우 또는 그래프 기능을 종료했을 경우, 이 파라미터로 설정한 시간 후에 자동적으로 드라이브 레코더 기능으로 전환됩니다. “1”~“32767”으로 설정되어 있는 경우, 설정 시간 후에 전환됩니다. 다만, “0”이 설정되어 있는 경우, 600초 후에 전환됩니다. “-1”이 설정되어 있는 경우, 드라이브 레코더 기능은 무효입니다.</p> <p>설정 범위 : -1~32767</p>	0 [s]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF23 OSCL1 진동 터프 드라이브 발진 검지 레벨		<p>진동 터프 드라이브 유효시에 [Pr.PB13 기계공진 억제필터 1] 및 [Pr.PB15 기계공진 억제필터 2]의 필터 재조정 감도를 설정합니다. 예 : 이 파라미터에 “50”를 설정했을 경우, 발진 레벨이 50% 이상이 되었을 경우에, 재조정합니다.</p> <p>설정 범위 : 0~100</p>	50 [%]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
PF24 *OSCL2 진동 터프 드라이브 기능 선택	--- X	<p>발진 검지 알람 선택 [Pr.PF23]의 필터 재조정 감도 레벨로의 발진이 계속 되었을 경우, 알람으로 할지 경고로 할지를 선택합니다. [Pr.PA20]의 진동 터프 드라이브의 유효 또는 무효 설정에 관련되지 않고, 상시 유효하게 됩니다. 0 : 발진 검지시에 [AL.54 발진 검지]로 한다. 1 : 발진 검지시에 [AL.F3.1 발진 검지 경고]로 한다. 2 : 발진 검지 기능 무효</p>	0h	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	
	- X - -	메이커 설정용	0h			
	- X - -		0h			
	X - - -		0h			
PF25 CVAT 순시 터프 드라이브 검출 시간		<p>[AL.10.1 제어회로 전원 전압 저하]가 발생할 때까지의 시간을 설정합니다. [Pr.PA20]의 “순시 터프 드라이브 선택”으로 “무효(0_-_)”를 선택했을 경우, 이 파라미터 설정값은 무효가 됩니다.</p> <p>설정 범위 : 30~200</p>	200 [ms]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
PF31 FRIC 기계 진단 기능 저속시 마찰 추정 영역 판정 속도		<p>기계 진단의 마찰 추정 처리에 대하여, 저속시 마찰 추정 영역과 고속시 마찰 추정 영역을 분리하는 모터 속도를 설정합니다. 다만, “0”이 설정되어 있는 경우, 정격 회전속도의 반값이 됩니다. 정격 회전속도까지 사용하지 않는 운전 패턴의 경우, 운전시의 최대 속도에 대해서 반값을 설정하는 것을 추천합니다.</p>  <p>설정 범위 : 0~허용 회전속도</p>	0 [r/min]	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

