

ACサーボアンプパラメータ設定リスト

# AC SERVO AMPLIFIER PARAMETER SETTING LIST

**DIE AC SERVO / QD75MH2 (POSITIONING UNIT) PARAMETER** Caution: WRITE from PLC  
**型開閉ACサーボ/QD75MH2 (位置決めユニット) パラメータ** 注: PLCより書き込み

Classification 分類	Address AXIS 1	Buffer MEMORY	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考
					AXIS 1	AXIS 2	
Positioning parameter 位置決めの用パラメータ	Basic parameters 1 基本パラメータ1 (K8)	D9500	0 Pr.1 Unit setting 単位設定	3	0		mm
		D9501	1 Pr.4 Unit magnification 単位倍率	1	1		[倍] 1倍
		D9502	2 Pr.2 Number of command input pulses per revolution 1回転あたりのパルス数	20000	262144		[pls]
		D9503	3				
		D9504	4 Pr.3 Movement amount per rotation 1回転あたりの移動量	20000	242188		[μm]
		D9505	5				
		D9506	6 Pr.7 Bias speed at start 始動時ハイス速度	0	—		[x10-2mm/min]
		D9507	7				
	Basic parameters 2 基本パラメータ2 (K6)		8 For manufacturer setting メーカー設定用				
			9 For manufacturer setting メーカー設定用				
		D9510	10 Pr.8 Speed limit value 速度制限値	200000	800 × 6000		[x10-2mm/min] 800mm/s
		D9511	11				
		D9512	12 Pr.9 Acceleration time 0 加速時間 0	1000	750		[ms] 750ms
		D9513	13				
		D9514	14 Pr.10 Deceleration time 0 減速時間 0	1000	750		[ms] 750ms
		D9515	15				
	Detailed parameters 1 詳細パラメータ1 (K19)	D9517	17 Pr.11 Backlash compensation amount バックラッシュ補正量	0	—		[x10-1 μm]
		D9518	18 Pr.12 Software stroke limit upper limit value ソフトウェアストロークリミット上限値	2147483647	1800 × 10000		[x10-1 μm] 1724mm =1724(型厚1300mm時のナット合わせ位置)+5
		D9519	19				
		D9520	20 Pr.13 Software stroke limit lower limit value ソフトウェアストロークリミット下限値	-2147483648	-20 × 10000		[x10-1 μm] -10mm =-5(後退ストップ位置)-1
		D9521	21				
		D9522	22 Pr.14 Software stroke limit selection ソフトウェアストロークリミット選択	0	—		Apply software stroke limit on current feed value 送り現在値に対してリミット
		D9523	23 Pr.15 Software stroke limit valid/invalid selection ソフトウェアストロークリミット有効/無効設定	0	1		Software stroke limit invalid during JOG operation, inching operation and manual pulse generator operation JOG運転無効
		D9524	24 Pr.16 Command in-position width 指令インポジション範囲	100	—		[x10-1 μm]
		D9525	25				
		D9526	26 Pr.17 Torque limit setting value トルク制限設定値	300	—		[%]
		D9527	27 Pr.18 M code ON signal output timing MコードON信号出力タイミング	0	—		WITH mode WITHモード
		D9528	28 Pr.19 Speed switching mode 速度切替モード	0	—		Standard speed switching mode 標準速度切替えモード
		D9529	29 Pr.20 Interpolation speed designation method 補間速度指定方法	0	—		Composite speed 合成速度
		D9530	30 Pr.21 Current feed value during speed control 速度制御時の送り現在値	0	1		Update current feed value 送り現在値の更新を行う
		D9531	31 Pr.22 Input signal logic selection 入力信号論理選択	0	—		
		D9531	32 Pr.80 External input signal selection 外部機能選択	0	—		
		D9533	33 Pr.24 Manual pulse generator input selection 手動パルス入力選択(1軸のみ)	0	—		A-phase/B-phase multiplied by 4 A相/B相4通倍
		D9534	34 Pr.81 Speed-position function selection 速度・位置機能選択	0	0		Speed-position switching control (INC mode) INCモード
		D9535	35 Pr.82 Forced stop valid/invalid selection 緊急停止有効/無効設定(1軸のみ)	0	1		Invalid 無効

Classification 分類	Address AXIS 1	Buffer MEMORY	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考
					AXIS 1	AXIS 2	
Positioning parameter 位置決め用パラメータ	Detailed parameters 2 詳細パラメータ2	D9536 36	Pr.25 Acceleration time 1 加速時間 1	1000	←		[ms]
		D9537 37					
		D9538 38	Pr.26 Acceleration time 2 加速時間 2	1000	←		[ms]
		D9539 39					
		D9540 40	Pr.27 Acceleration time 3 加速時間 3	1000	←		[ms]
		D9541 41					
		D9542 42	Pr.28 Deceleration time 1 減速時間 1	1000	←		[ms]
		D9543 43					
		D9544 44	Pr.29 Deceleration time 2 減速時間 2	1000	←		[ms]
		D9545 45					
		D9546 46	Pr.30 Deceleration time 3 減速時間 3	1000	←		[ms]
		D9547 47					
		D9548 48	Pr.31 JOG speed limit value JOG速度制限値	20000	Pr.8 (D9510)		[x10-2mm/min] 800mm/s
		D9549 49					
		D9550 50	Pr.32 JOG operation acceleration time selection JOG運転加速時間選択	0	←		Acceleration time 0 加速時間 0
		D9551 51	Pr.33 JOG operation deceleration time selection JOG運転減速時間選択	0	←		Deceleration time 0 減速時間 0
		D9552 52	Pr.34 Acceleration/deceleration process selection 加速減速処理選択	0	1		S-pattern acceleration/deceleration process S字処理
		D9553 53	Pr.35 S-pattern proportion S字比率	100	60		[%]
		D9554 54	Pr.36 Sudden stop deceleration time 急停止減速時間	1000	100		[ms]
		D9555 55					
		D9556 56	Pr.37 Stop group 1 sudden stop selection 停止グループ1急停止選択	0	1		Sudden stop 急停止
		D9557 57	Pr.38 Stop group 2 sudden stop selection 停止グループ2急停止選択	0	1		Sudden stop 急停止
		D9558 58	Pr.39 Stop group 3 sudden stop selection 停止グループ3急停止選択	0	←		Normal deceleration stop 通常の減速停止
		D9559 59	Pr.40 Positioning complete signal output time 位置決め完了信号出力時間	300	←		[ms]
		D9560 60	Pr.41 Allowable circular interpolation error width 円弧補間誤差許容範囲	100	←		[x10-1 μm]
		D9561 61					
		D9562 62	Pr.42 External command function selection 外部指令機能選択	0	←		External positioning start 外部位置決め始動
		D9563 63	Pr.83 Speed control 10 x multiplier setting for degree axis degree軸速度10倍設定	0	←		
		D9564 64	Pr.84 Restart allowable range when servo OFF to ON サーボOFF→ON時の再始動許容値範囲設定	0	←		restart not allowed 再始動しない
		D9565 65					

Classification 分類	Address AXIS 1	Buffer MEMORY	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考	
					AXIS 1	AXIS 2		
OPR parameters 原点復帰用パラメータ	OPR basic parameters 原点復帰基本パラメータ(K9)	D9570	70	Pr.43	OPR method 原点復帰方式	0	6	Data set method データプリセット方式
		D9571	71	Pr.44	OPR direction 原点復帰方向	0	1	Negative direction (address decrement direction) 負方向
		D9572	72	Pr.45	OP address 原点アドレス	0	D3870 × 1000	[x10-1 μm] D1150(原点,メーカパラメータ) =5mm
		D9573	73					
		D9574	74	Pr.46	OPR speed 原点復帰速度	1	D3871 × 6000	[x10-2mm/min] D1151(原点復帰速度,メーカパラメータ) =mm/s
		D9575	75					
		D9576	76	Pr.47	Creep speed クリープ速度	1	D3872 × 6000	[x10-2mm/min] D1152(クリープ速度,メーカパラメータ) =mm/s
		D9577	77					
		D9578	78	Pr.48	OPR retry 原点復帰リトライ	0	←	Do not retry OPR with limit switch リトライを行わない
	OPR detailed parameters 原点復帰詳細パラメータ(K10)							
		D9580	80	Pr.50	Setting for the movement amount after near-point dog ON 近点ドグON後の移動量設定	0	←	[x10-1 μm]
		D9581	81					
		D9582	82	Pr.51	OPR acceleration time selection 原点復帰加速時間選択	0	1	Acceleration time 1 加速時間 1
		D9583	83	Pr.52	OPR deceleration time selection 原点復帰減速時間選択	0	1	Deceleration time 1 減速時間 1
		D9584	84	Pr.53	OP shift amount 原点シフト量	0	←	[x10-1 μm]
		D9585	85					
		D9586	86	Pr.54	OPR torque limit value 原点復帰トルク制限値	300	50	[%]
		D9587	87	Pr.55	Operation setting for incompleteness of OPR 原点復帰未完時動作設定	0	←	Positioning control is not executed. 位置決め制御を実行しない
		D9588	88	Pr.56	Speed designation during OP shift 原点シフト時速度指定	0	←	OPR speed 原点復帰速度
		D9589	89	Pr.57	Dwell time during OPR retry 原点復帰リトライ時ドwellタイム	0	←	[ms]

**DIE AC SERVO / QD75MH2(SERVO AMPLIFIER) PARAMETER** Caution: WRITE from PLC  
**型開閉ACサーボ/QD75MH2(サーボアンプ)パラメータ** 注:PLCより書き込み

Classification 分類	Address	Buffer	Function Name		Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考
	AXIS 1	MEMORY	設定項目			AXIS 1	AXIS 2	
Servo parameters サーボパラメータ	Basic setting parameters サーボ基本パラメータ	D9800	30100	Pr.100	SERVO SERIES サーボシリーズ	0	1	MR-J3-B
		D9801	30101	Pr.101				
		D9802	30102	Pr.102	Regenerative option 回生オプション	0000h	0000h	Setting by converter unit コンバータユニットで設定を行う。
		D9803	30103	Pr.103	Absolute position detection system 絶対位置検出システム	0000h	0001h	Valid 1=有効
		D9804	30104	Pr.104	Function selection A-1 機能選択A-1	0000h	0100h	Invalid 無効
		D9805	30105	Pr.105				
		D9806	30106	Pr.106				
		D9807	30107	Pr.107				
		D9808	30108	Pr.108	Auto tuning mode オートチューニング	0001h	0003h	Manual mode マニュアルモード
		D9809	30109	Pr.109	Auto tuning response オートチューニング応答性	12	7	
		D9810	30110	Pr.110	In-position range インポジション範囲	100	—	
		D9811	30111	Pr.111				
		D9812	30112	Pr.112				
		D9813	30113	Pr.113				
		D9814	30114	Pr.114	Rotation direction selection 回転方向選択	0	0	Forward rotation (CCW) with the increase of the positioning address. CCW
D9815	30115	Pr.115	Rotation direction selection 検出器出力ハルス	4000	—			

Classification 分類	Address AXIS 1	Buffer MEMORY	Function Name 設定項目	Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考
					AXIS 1	AXIS 2	
Servo parameters サーボパラメータ	D9816	30116	Pr.116				
	D9817	30117	Pr.117				
	D9818	30118	Pr.118				
	D9819	30119	Pr.119 Adaptive tuning mode アダプティブチューニングモード	0000h	←		
	D9820	30120	Pr.120 Vibration suppression control tuning mode 制振制御チューニングモード	0000h	0002h		
	D9821	30121	Pr.121				Apply software stroke limit on current feed value 送り現在値に対してリミット
	D9822	30122	Pr.122 Feed forward gain フィードフォワードゲイン	0	←		Software stroke limit invalid during JOG operation, inching operation and manual pulse generator operation JOG運転無効
	D9823	30123	Pr.123				
	D9824	30124	Pr.124 Ratio of load inertia moment to servo motor inertia moment サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	70	4.5		4.5倍
	D9825	30125	Pr.125 Model loop gain モデル制御ゲイン	24	14		14rad/s
	D9826	30126	Pr.126 Position loop gain 位置制御ゲイン	37	22		22rad/s
	D9827	30127	Pr.127 Speed loop gain 速度制御ゲイン	823	343		343rad/s
	D9828	30128	Pr.128 Speed integral compensation 速度積分補償	337	55.5		55.5ms
	D9829	30129	Pr.129 Speed differential compensation 速度微分補償	980	←		
	D9830	30130	Pr.130				
	D9831	30131	Pr.131 Machine resonance suppression filter 1 機械共振抑制フィルタ1	4500	798		
	D9832	30132	Pr.132 Notch shape selection ノッチ形状選択1	0000h	0010h		
	D9833	30133	Pr.133 Machine resonance suppression filter 2 機械共振抑制フィルタ2	4500	←		
	D9834	30134	Pr.134 Notch shape selection 2 ノッチ形状選択2	0000h	←		
	D9835	30135	Pr.135				
	D9836	30136	Pr.136 Low-pass filter setting ローパスフィルタ設定	3141	←		
	D9837	30137	Pr.137 Vibration suppression control vibration frequency setting 制振制御 振動周波数設定	1000	←		
	D9838	30138	Pr.138 Vibration suppression control resonance frequency setting 制振制御 共振周波数設定	1000	←		
	D9839	30139	Pr.139				
	D9840	30140	Pr.140				
	D9841	30141	Pr.141 Low-pass filter selection ローパスフィルタ選択	0000h	←		
	D9842	30142	Pr.142 Slight vibration suppression control selection 微振動抑制制御選択	0000h	←		
	D9843	30143	Pr.143		←		
	D9844	30144	Pr.144 Gain changing selection ゲイン切換え選択	0000h	←		
	D9845	30145	Pr.145 Gain changing condition ゲイン切換え条件	10	←		
	D9846	30146	Pr.146 Gain changing time constant ゲイン切換え時定数	1	←		
	D9847	30147	Pr.147 Gain changing ratio of load inertia moment to servo motor inertia moment ゲイン切換え サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	70	←		
	D9848	30148	Pr.148 Gain changing position loop gain ゲイン切換え 位置制御ゲイン	37	←		
	D9849	30149	Pr.149 Gain changing speed loop gain ゲイン切換え 速度制御ゲイン	823	←		
	D9850	30150	Pr.150 Gain changing speed integral compensation ゲイン切換え 速度積分補償	337	←		
	D9851	30151	Pr.151 Gain changing vibration suppression control vibration frequency setting ゲイン切換え: 制振制御 振動周波数設定	1000	←		
	D9852	30152	Pr.152 Gain changing vibration suppression control resonance frequency setting ゲイン切換え 制振制御 共振周波数設定	1000	←		
	D9853	30153	Pr.153				
	D9854	30154	Pr.154				
	D9855	30155	Pr.155				
	D9856	30156	Pr.156				
	D9857	30157	Pr.157				
	D9858	30158	Pr.158				
	D9859	30159	Pr.159				
	D9860	30160	Pr.160				
	D9861	30161	Pr.161				
	D9862	30162	Pr.162				
	D9863	30163	Pr.163				

Classification 分類	Address AXIS 1	Buffer MEMORY	Function Name 設定項目		Default 初期値	Setting 設定値		NOTE 備考
						AXIS 1	AXIS 2	
Servo parameters サーボパラメータ	Expansion setting parameters 拡張設定	D9864	30164	Pr.164	Error excessive alarm level 誤差過大アラームレベル	3	100	
		D9865	30165	Pr.165	Electromagnetic brake sequence 電磁ブレーキシーケンス	0	←	
		D9866	30166	Pr.166	Encoder output pulses selection 検出器出力パルス選択	0000h	←	
		D9867	30167	Pr.167	Function selection C-1 機能選択C-1	0000h	←	
		D9868	30168	Pr.168	Function selection C-2 機能選択C-2	0000h	←	
		D9869	30169	Pr.169	Function selection C-3 機能選択C-3	0000h	←	
		D9870	30170	Pr.170	Zero speed 零速度	50	←	
		D9871	30171	Pr.171				
		D9872	30172	Pr.172	Analog monitor 1 output アナログモニタ1出力	0000h	←	
		D9873	30173	Pr.173	Analog monitor 2 output アナログモニタ2出力	0001h	←	
		D9874	30174	Pr.174	Analog monitor 1 offset アナログモニタ出力1 オフセット	0000	←	
		D9875	30175	Pr.175	Analog monitor 2 offset アナログモニタ出力2 オフセット	0000	←	
		D9876	30176	Pr.176				
		D9877	30177	Pr.177				
		D9878	30178	Pr.178				
		D9879	30179	Pr.179				
		D9880	30180	Pr.180	Function selection C-4 機能選択C-4	0000h	←	
		D9881	30181	Pr.181				
		D9882	30182	Pr.182	Output signal selection DB (CN3-13) 出力信号選択 DB(CN3-13)	0000h	0006h	
		D9883	30183	Pr.183				
		D9884	30184	Pr.184				
		D9885	30185	Pr.185				
		D9886	30186	Pr.186				
		D9887	30187	Pr.187				
		D9888	30188	Pr.188				
		D9889	30189	Pr.189				