

原点復帰 設定方法

ファームバージョン3.01.00以降

< 設定項目 > #102	原点復帰動作モード
#107	原点復帰速度
#110	原点復帰動作 突当電流量
#111	原点復帰動作 突当位置偏差量
#112	原点復帰動作 パルスオフセット量
#304～307	外部入力DINモード選択※

※印のパラメータは転送、保存後に電源のOFF/ONで有効です

< #102 原点復帰動作モード >

●停止方法

外部センサ：リミットスイッチ等の信号により停止

Z相：エンコーダのZ相（原点信号）を検出して停止

●外部センサ

外部センサ無し：Z相検出、突当検知の際に設定

LSO：外部センサの信号を利用する際に設定。（Limit Stop Originの略）

●突当検知

突当検知無し：Z相検知、外部センサの信号を利用する際に設定

電流値検知：モータに掛かる電流値をリミットとして停止。#110の設定値が有効。

位置偏差値検知：位置偏差量をリミットとして停止。#111の設定値が有効。

●始動方向（原点復帰時の回転方向を設定します）

CW：正転

CCW：逆転

●外部センサ検知後動作（外部センサをLSOとした場合、LSO信号検知後の回転方向を設定します）

検知後正転：LSO信号検出後に始動方向と同じ方向に回転を続けます。

検知後逆転：LSO信号検出後に始動方向と反対方向に回転します。

< #107 原点復帰速度 > 初期値：20rpm

運転動作時の速度が極低速の場合、発振する可能性がありますので設定値を調整して下さい。

< #110 原点復帰動作 突当電流量 > 初期値：1000[mA]

突当検知を“電流値検知”に設定している場合、有効です。

原点復帰動作時の電流値や突当てるワークの剛性を考慮してください。

< #111 原点復帰動作 突当位置偏差量 > 初期値：0[pls]

突当検知を“位置偏差値検知”に設定している場合、有効です。

原点復帰動作時の電流値や突当てるワークの剛性を考慮してください。

< #112 パルスオフセット量 > 初期値：0[pls]

原点復帰動作完了後に本パラメータ値分、回転します。

< #304～307 外部入力DINモード選択 >

外部センサをLSOとした場合、CN4の汎用デジタル入力ピンをLSOに割り当てます。

設定値 LSO：9

MC-200、MC-200Cシリーズ

原点復帰 設定方法

ファームバージョン3.01.00以降

2020.11.01

<設定例1> モータ内蔵のZ相（原点信号）を検出して停止させたい。

#102設定値：1

停止方法：Z相

外部センサ：外部センサ無し

突当検知：突当検知無し

<設定例2> 外部のリミットスイッチを検出して停止させたい。

#102設定値：100

停止方法：外部センサ

外部センサ：LSO

突当検知：突当検知無し

#304～307のいずれかの設定値：9（LSO）

<設定例3> メカストップを検出後、逆転方向にZ相検出を開始、検出後停止させたい。

#102設定値：1011

停止方法：Z相

外部センサ：外部センサ無し

突当検知：電流値検知

#110設定値：1000（メカストップの剛性により調整）

DIN(原点復帰)	ON	OFF					
INP	OFF						ON
#102設定値	回転開始方向		突当検知	検知後回転方向	カウンタクリア位置		
1	CW	⇒	⇒	⇒	Z相検出	停止	カウンタクリア
10001	CCW	⇒	⇒	⇒	Z相検出	停止	カウンタクリア
1000	CW	⇒	メカストップ (電流検知：#110で設定)	#112のオフセット位置による	⇒	停止	カウンタクリア
1001	CW	⇒	メカストップ (電流検知：#110で設定)	CCW	Z相検出	停止	カウンタクリア
11000	CCW	⇒	メカストップ (電流検知：#110で設定)	#112のオフセット位置による	⇒	停止	カウンタクリア
11001	CCW	⇒	メカストップ (電流検知：#110で設定)	CW	Z相検出	停止	カウンタクリア
2000	CW	⇒	メカストップ (位置偏差検知：#111で設定)	#112のオフセット位置による	⇒	停止	カウンタクリア
2001	CW	⇒	メカストップ (位置偏差検知：#111で設定)	CCW	Z相検出	停止	カウンタクリア
12000	CCW	⇒	メカストップ (位置偏差検知：#111で設定)	#112のオフセット位置による	⇒	停止	カウンタクリア
12001	CCW	⇒	メカストップ (位置偏差検知：#111で設定)	CW	Z相検出	停止	カウンタクリア