

### 第3部 MR-J2S-\_B\_ からMR-J4-\_B\_ への置換え検討

MR-J2S-_B_			MR-J4-_B_																
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値														
25	<p>ローパスフィルタ・アダプティブ制振制御 ローパスフィルタ・アダプティブ制振制御を選択します。</p> <p><input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> <input type="checkbox"/> 0</p> <p>ローパスフィルタ選択 0:有効(自動調整) 1:無効 有効選択時は次の式で表される帯域のフィルタが自動設定されます。 1kW以下の場合 <math display="block">\frac{VG2設定値 \times 10}{2\pi \times (1 + GD2設定値 \times 0.1)} \text{ [Hz]}</math> 2kW以上の場合 <math display="block">\frac{VG2設定値 \times 5}{2\pi \times (1 + GD2設定値 \times 0.1)} \text{ [Hz]}</math></p> <p>アダプティブ制振制御選択 0:無効 1:有効 常時、機械共振周波数を検出し、共振に応じたフィルタを生成し、機械振動の抑制を行います。 2:保持 それまでに生成されたフィルタの特性を保持したまま機械共振の検出を停止します。</p> <p>アダプティブ制振制御感度選択 機械共振を検出する感度を設定します。 0:通常 1:感度大</p>	0000h	PB23	<p>ローパスフィルタ選択 軸共振抑制フィルタを選択します。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>設定桁</th> <th>説明</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___X</td> <td>軸共振抑制フィルタ選択 0:自動選択 1:マニュアル設定 2:無効 [Pr. PB49]の“機械共振抑制フィルタ4選択”で“有効( ___ 1)”を選択時には、軸共振抑制フィルタは使用できません。</td> <td>0h</td> </tr> </tbody> </table> <p>該当パラメータなし (PB01で機械共振フィルタの自動調整は可)</p>	設定桁	説明	初期値	___X	軸共振抑制フィルタ選択 0:自動選択 1:マニュアル設定 2:無効 [Pr. PB49]の“機械共振抑制フィルタ4選択”で“有効( ___ 1)”を選択時には、軸共振抑制フィルタは使用できません。	0h	0000h								
設定桁	説明	初期値																	
___X	軸共振抑制フィルタ選択 0:自動選択 1:マニュアル設定 2:無効 [Pr. PB49]の“機械共振抑制フィルタ4選択”で“有効( ___ 1)”を選択時には、軸共振抑制フィルタは使用できません。	0h																	
27	<p>アナログモニタ1オフセット アナログモニタ1(MO1)出力のオフセット電圧を設定します。</p>	0	PC11	<p>アナログモニタ1オフセット MO1(アナログモニタ1)のオフセット電圧を設定します。</p>	0														
28	<p>アナログモニタ2オフセット アナログモニタ2(MO2)出力のオフセット電圧を設定します。</p>	0	PC12	<p>アナログモニタ2オフセット MO2(アナログモニタ2)のオフセット電圧を設定します。</p>	0														
30	<p>零速度 零速度(ZSP)の出力範囲を設定します。</p>	50	PC07	<p>零速度 ZSP(零速度検出)の出力範囲を設定します。 ZSP(零速度検出)は20r/minまたは20mm/sのヒステリシスを持っています。</p>	50														
31	<p>誤差過大アラームレベル 溜りパルス過大のアラームを出す範囲を設定します。 注. 0.025revの設定単位はソフトウェアバージョンB1以降のサーボンプの場合です。ソフトウェアバージョンB1より古いサーボンプの設定単位は0.1revです。</p>	80	<p>PC01 誤差過大アラームレベル 誤差過大アラームレベルを設定します。 回転型サーボモータおよびダイレクトドライブモータの場合は、rev単位で設定します。“0”を設定すると3revになります。200revを超える設定は200revでクランプされます。 リニアサーボモータの場合は、mm単位で設定します。“0”を設定すると100mmになります。</p> <p>PC06 機能選択C-3 [Pr. PC01]で設定する誤差過大アラームレベルの設定単位を選択します。このパラメータは速度制御モードおよびトルク制御モードでは使用できません。</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>設定桁</th> <th>説明</th> <th>初期値</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>___X</td> <td>メーカー設定用</td> <td>0h</td> </tr> <tr> <td>__X_</td> <td></td> <td>0h</td> </tr> <tr> <td>_X__</td> <td></td> <td>0h</td> </tr> <tr> <td>X___</td> <td>誤差過大アラームレベル単位選択 0:1revまたは1mm単位 1:0.1revまたは0.1mm単位 2:0.01revまたは0.01mm単位 3:0.001revまたは0.001mm単位</td> <td>0h</td> </tr> </tbody> </table>	設定桁	説明	初期値	___X	メーカー設定用	0h	__X_		0h	_X__		0h	X___	誤差過大アラームレベル単位選択 0:1revまたは1mm単位 1:0.1revまたは0.1mm単位 2:0.01revまたは0.01mm単位 3:0.001revまたは0.001mm単位	0h	0
設定桁	説明	初期値																	
___X	メーカー設定用	0h																	
__X_		0h																	
_X__		0h																	
X___	誤差過大アラームレベル単位選択 0:1revまたは1mm単位 1:0.1revまたは0.1mm単位 2:0.01revまたは0.01mm単位 3:0.001revまたは0.001mm単位	0h																	