

# 高出力設定

パルスモーター仕様限定

## 高出力設定概要

### 高出力設定とは・・・？

パルスモーターの最大能力を引出す高出力ドライバー（パワーコン）の 有効／無効を選択するパラメーターです。

- 高出力設定を有効にする事で、パルスモーターの出力が約50%アップします。
- 高出力設定を無効にする事で、消費電力を抑えることができます。



高出力対応のアクチュエーターは、RCP4/RCP5/RCP6シリーズです。

## 設定方法

### 【高出力化設定（パラメーターNo.152）】

変更するパラメーターは下記表の通りです。

No.	名称	単位	入力範囲	工場出荷時の初期値
152	高出力設定	—	0：無効 1：有効	アクチュエーターによる

以下に、設定方法の詳細を示します。

# 1 パラメーター編集画面を開く

- ① “メイン画面”の上にある **パラメーター** のタグをクリックします。



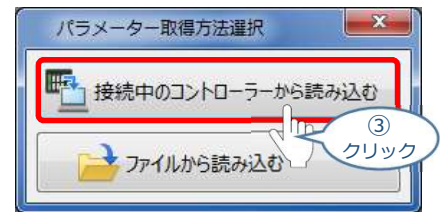
- ② **パラメーター編集** をクリックします。

- ③ “パラメーター取得方法選択”画面の



します。

“パラメーター取得方法選択”画面



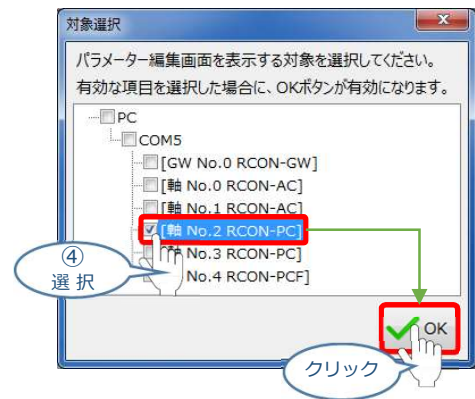
- ④ “対象選択”画面が表示されます。

パラメーターデータを変更したい軸No.を選択し、**OK** をクリックします。

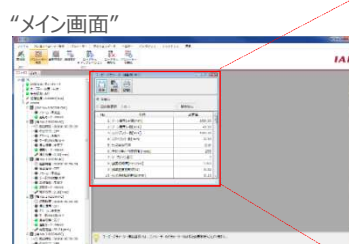
※ 事例では、[軸 No.2]を選択します。

※ コントローラーを1台しか接続していないと表示されずに次に進む場合があります。

“対象選択”画面



- ⑤ “メイン画面”に“パラメーター編集”画面が表示されます。



“メイン画面”

ユーザー/パラメーター編集[軸 No.2]

保存 転送 印刷

全表示

目的別表示 入出力 簡単設定

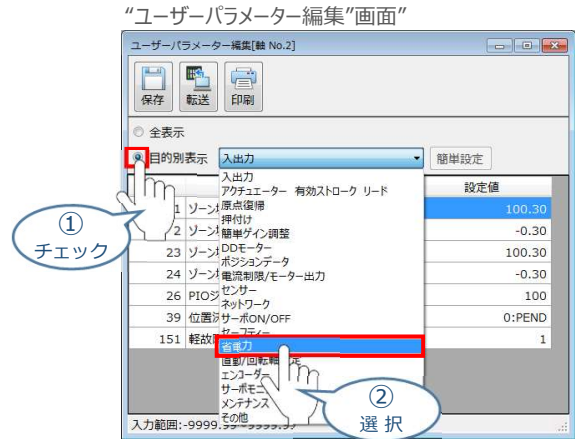
No.	名称	設定値
1	ゾーン境界1+側[mm]	100.30
2	ゾーン境界1-側[mm]	-0.30
3	ソフトリミット+側[mm]	100.30
4	ソフトリミット-側[mm]	-0.30
5	原点復帰方向	1:正
6	押付け停止判定時間[msec]	255
7	サーボゲイン番号	7
8	速度初期値[mm/sec]	350
9	加速速度初期値[G]	0.30
10	位置決め幅初期値[mm]	0.10

入力範囲:-9999.99~9999.99

## 2 パラメーター編集

① “ユーザーパラメーター編集”画面の『目的別表示』にチェックを入れます。

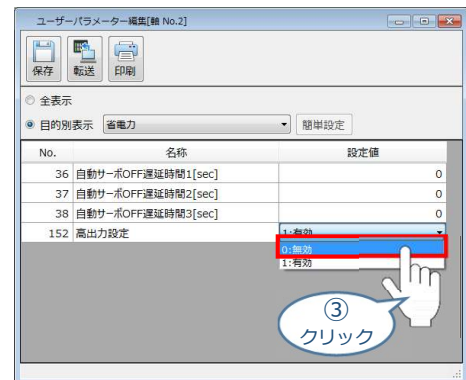
② 『目的別表示』右側の項目選択の中から『省電力』を選択します。



③ 『No.152 高出力設定』の設定値欄をクリックし、『0:無効』を選択します。

※ 事例では「無効」に変更

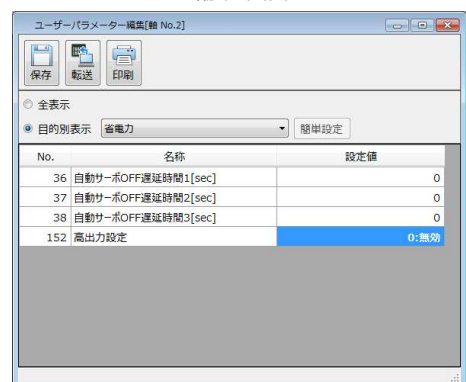
“ユーザーパラメーター編集”画面



④ 右図のように、パラメーター編集した箇所が太字になります。


変更内容に間違いが無ければ、パラメーター転送を行います。

“ユーザーパラメーター編集”画面

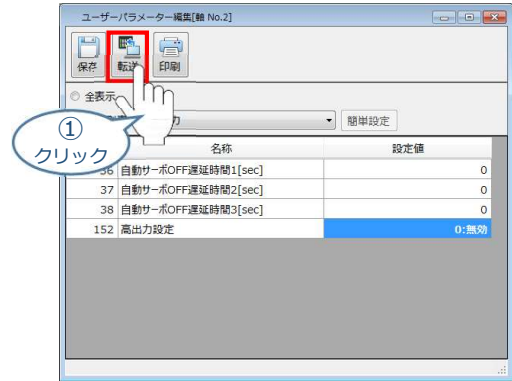


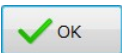
### 3 パラメーターの転送

- ① 編集を終えたら、パラメーターをコントローラーに転送します。

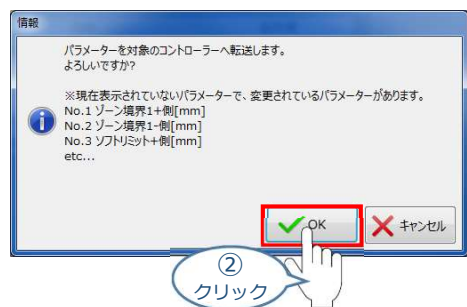
“ユーザーパラメーター編集”画面の  をクリックします。

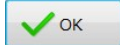
“ユーザーパラメーター編集”画面



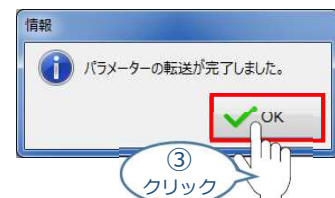
- ② “パラメーター転送確認”画面が表示されますので、 をクリックします。

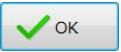
“パラメーター転送確認”画面



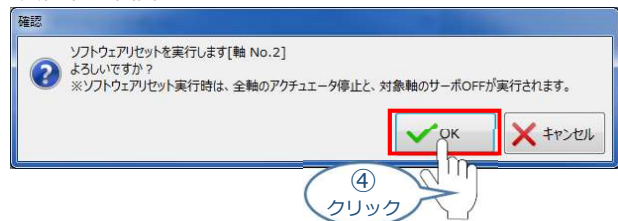
- ③ “パラメーター転送完了”画面が表示されますので、 をクリックします。

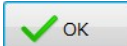
“パラメーター転送完了”画面



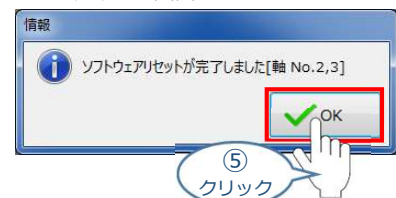
- ④ “ソフトウェアリセット実行確認”画面が表示されたら、 をクリックします。

“ソフトウェアリセット実行確認”画面



- ⑤ “ソフトウェアリセット完了”画面が表示されたら、 をクリックします。

“ソフトウェアリセット完了”画面



これで、パラメーター調整は完了です。