

原点調整をする

○ 原点位置がずれてしまう

アクチュエーターに原点復帰動作をさせる電流値（原点復帰時電流制限値）は、工場出荷時の設定では、低めに設定されています。

これは、弊社アクチュエーターが一般的に押し当て原点復帰方式を採用している事からアクチュエーターがメカエンドに押し当たる際の衝撃を最小限とする理由からです。

しかし、お客様設備の何らかの外的要因により、駆動部がメカエンドに押し当たる前に、モータ電流値が原点復帰時電流制限値に上昇し、反転動作をした結果位置ずれ等の問題を発生させる場合があります。

その際には、パラメーター No.13『原点復帰時電流制限値』の値を大きくする事によりモーターの原点復帰トルクを増加させる事ができます。

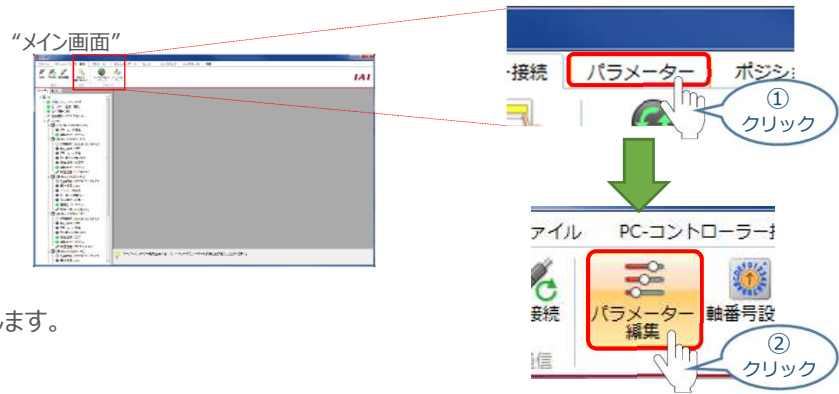
【設定内容】

パラメーター No.13 原点復帰時電流制限値 (%) →最大 70%まで増加させる事ができます。

※ 機種によっては工場出荷時設定値がこの70%を超えているものもあります。

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。



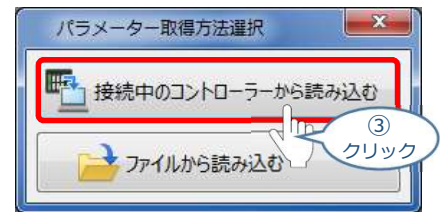
- ② **パラメーター編集** をクリックします。

- 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



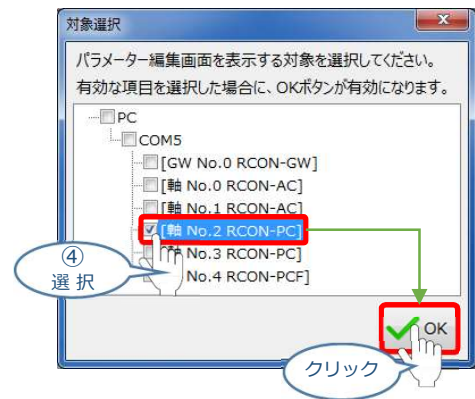
- ④ “対象選択”画面が表示されます。

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。

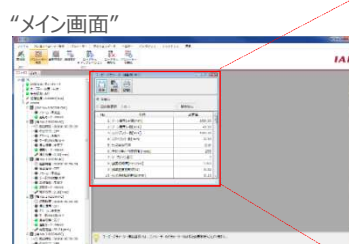
※ 事例では、[軸 No.2]を選択します。

※ 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”



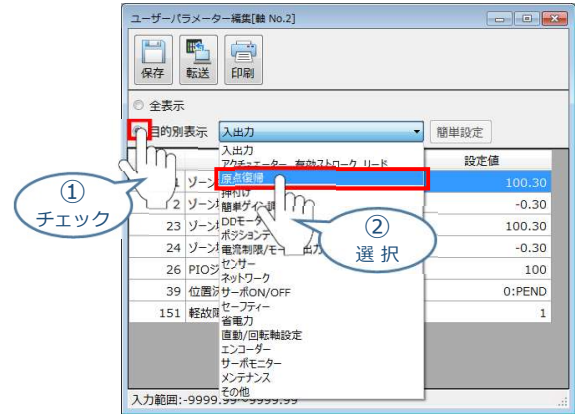
2

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。

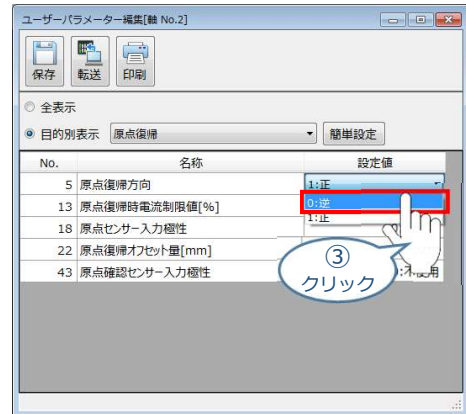
② 『目的別表示』右側の項目選択の中から『原点復帰』を選択します。

“ユーザーパラメーター編集”画面”



③ 『No.5 原点復帰方向』の設定値欄をクリックし、**0:逆**を選択します。

“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黒い太字になります。


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”

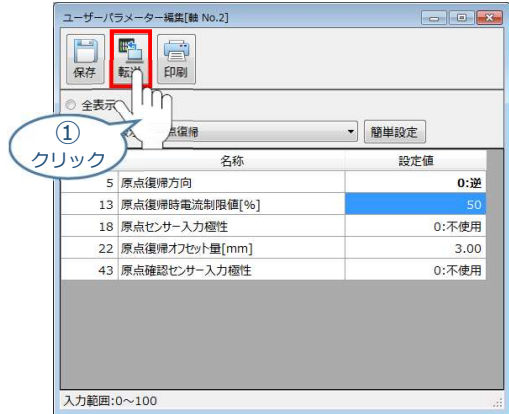


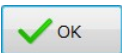
3 パラメーターの転送

- 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。

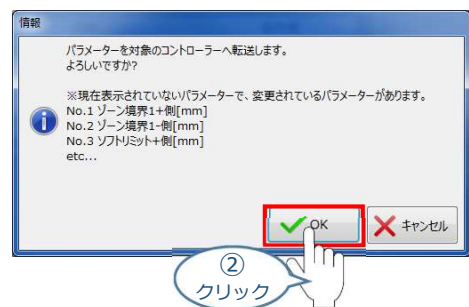
“ユーザーパラメーター編集”画面の  をクリックします。

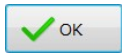
“ユーザーパラメーター編集”画面



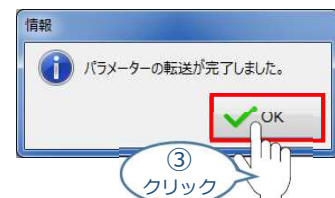
- ② “パラメーター転送確認”画面が表示されますので、 をクリックします。

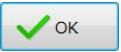
“パラメーター転送確認”画面



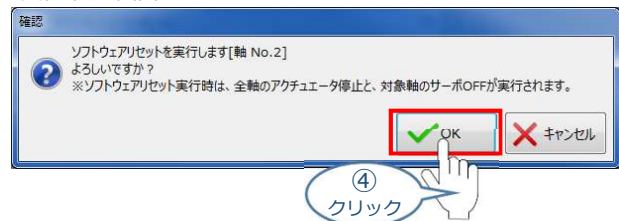
- ③ “パラメーター転送完了”画面が表示されますので、 をクリックします。

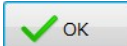
“パラメーター転送完了”画面



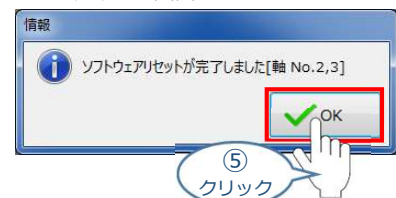
- ④ “ソフトウェアリセット実行確認”画面が表示されたら、 をクリックします。

“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。

4 パラメーター設定後、再度原点復帰を行います。

正常にメカエンドまで戻る事ができれば調整終了です。
もし、まだ位置ズレが解消されない場合は、原点復帰時電流制限値を高くするなどの調整を行ってください。



注意

原点復帰時電流制限値の調整が、設定範囲の上限に至っている場合は、アクチュエーターを単体で動作できるよう装置などから外していただき、原点復帰動作の確認をお願いいたします。
万一、不具合が解消しない場合は、弊社コールセンターまでご連絡をお願いいたします。