

HA-800B-安川電機製社製マシンコントローラ(MP2400)接続時における注意事項

Rev1.00

2012年12月

(株)ハーモニック・ドライブ・システムズ

目次

掲載ページ

1: HA-800Bの機能により制限、あるいは対応していない機能.	1
2: ワイルドカードサーボの為制限あるいは、対応していないモーションパラメータ	
2-1: 固定パラメータ.	1
2-2: 設定パラメータ.	2
2-3: モニタパラメータ.	7
3: ワイルドカードサーボの為制限あるいは、対応していないモーションコマンド.	8
4: コントローラの仕様による制限.	8
5: 原点復帰動作における制限事項/注意事項	
5-1: 各原点復帰方法で共通のパラメータ.	10
5-1: 各原点復帰方法で個別に設定が必要なパラメータ.	11
6: 更新履歴.	14

本資料は、安川電機社製MP2400マシンコントローラを使用してHA-800Bサーボドライバをコントロールする場合の、使用上の制限、または安川電機社製サーボドライバをコントロールする場合との使用方法との相違点を抽出したものです。HA-800BとMP2400との組み合わせで使用する場合には、必ず本書、およびHA-800B技術資料、MP2000シリーズマニュアルを参照して頂くよう、お願いいたします。

1: HA-800Bの機能により制限、あるいは対応していない機能

※以下の表中で表されるMP2400のアドレスでOBxxxxと表記されているものはOWxxxx(ワードアドレス)又はOLxxxx(ダブルワードアドレス)のビット表現となります。
例: OBxx093(原点復帰方向選択) → OWxx09の3bit目

HA-800Bの仕様上の制限、または機能の制限により対応していない機能の一覧です。

No	機能	区分		内容	対応策/詳細
		制限	未対応		
1	MECHATROLINK-II伝送周期の設定	○		HA-800Bは、0.5msの通信周期は対応していません	17byteモードは、1.0ms 32byteモードでは1.0ms、1.5ms、2.0msのいずれかで通信を行ってください
2	MECHATROLINK-II通信時の、PSF-800との動作について	○		MECHATROLINK-II接続時は、PSF-800/パネル操作からオートチューニング、及びJOGを行う事ができません	オートチューニング、又はJOG動作を行う場合、MECHATROLINK-II通信ケーブルを抜いてから電源を投入する、等によってMECHATROLINK-II通信を行わないようにしてください。

2: ワイルドカードサーボの為制限あるいは、対応していないモーションパラメータ

安川電機社製コントローラがHA-800Bをワイルドカードサーボ(安川電機社製サーボドライバ以外のドライバ)として認識するため使用できない、あるいは制限のあるモーションパラメータの一覧です。

2-1: 固定パラメータ

No	機能	区分		内容	対応策/詳細
		制限	未対応		
3	軸タイプ選択	○		アブソリュートエンコーダの場合、無限長軸設定不可能	インクリメンタルエンコーダの場合のみ使用可能です
4	No.1: 機能選択フラグ1		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
5			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
6	No.10: 無限長軸のリセット位置	○		アブソリュートエンコーダの場合、無視されます	インクリメンタルエンコーダの場合のみ使用可能です
7	No.16: バックラッシュ補正量		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
8	No.38: 絶対値エンコーダの最大回転量		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません

2-2: 設定パラメータ

No	機能	区分		内容	対応策/詳細	
		制限	未対応			
9	マシンロック		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
10			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
11			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
12			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
13		OWxx00 運転指令設定	○		HA-800Bの内部パラメータの設定値で制限されます	正転トルク制限値は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ18:正転トルク制限を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=19、OWxx51=4、OWxx52=正転トルク制限値、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
14		OWxx00 運転指令設定	○		HA-800Bの内部パラメータの設定値で制限されます	逆転トルク制限値は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ19:逆転トルク制限を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=20、OWxx51=4、OWxx52=逆転トルク制限値、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
15	積分リセット		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
16	ラッチ完了ステータスクリア要求		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
17	OWxx01 モード設定1		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
18			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
19			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
20			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
21	OWxx02 モード設定2		○	OLxx38:直線減速度/減速時定数の設定は反映されません HA-800Bの内部パラメータの設定値を設定してください	減速時間は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ13:減速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=14、OWxx51=4、OWxx52=減速時定数、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)	
22	OWxx03 機能設定1		○	無視されます	HA-800Bの加減速時時間は、HA-800Bのパラメータで設定され、単位はmsで固定です。	
23			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	

No	機能		区分		内容	対応策/詳細
			制限	未対応		
24	OWxx04 機能設定2	ラッチ検出信号選択	○		/EXT3は機能しません	HA-800BはEXT3に相当する入力信号がありません。EXT1,2のみ使用可能です
25		外部位置決め信号選択	○			
26		バンクセレクタ		○	無視されます	
27	OWxx05 機能設定3	位置指令生成演算無効		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
28	OWxx08 モーションコマンド	EX-POSING:外部位置決め	○		OLxx46:外部位置決め最終走行距離の設定値は反映されません HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	外部位置決め最終走行距離は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800からネットワークパラメータ 外部位置決め最終走行距離設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=101、OWxx51=4、OWxx52=外部位置決め最終走行距離、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
29		ZRET:原点復帰	○		原点復帰方法選択(OWxx3C)の設定によって、HA-800Bでのパラメータ設定が必要です	「5:原点復帰動作についての注意事項/制限事項」を参照してください
30		ACC:一段直線加速時定数の変更		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	加速時間は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ12:加速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=13、OWxx51=4、OWxx52=加速時定数、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
31		DCC:一段直線減速時定数の変更		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	減速時間は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ13:減速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=14、OWxx51=4、OWxx52=減速時定数、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
32		SCC:フィルタ時定数の変更		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
33		CHG_FILTER:フィルタタイプ変更		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
34		KVS:速度ループゲイン変更		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	速度ループゲインは、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ01:速度ループゲインを設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=2、OWxx51=4、OWxx52=速度ループゲイン、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

No	機能	区分		内容	対応策/詳細		
		制限	未対応				
35	OWxx08 モーションコマンド	KPS:位置ループゲイン変更		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	位置ループゲインは、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ00:位置ループゲインを設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=1、OWxx51=4、OWxx52=位置ループゲイン、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)	
36		KFS:フィードフォワード変更		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	フィードフォワードは、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ03:フィードフォワードゲインを設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=4、OWxx51=4、OWxx52=フィードフォワード値、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません) いずれの場合も、事前に調整モードパラメータ、AJ20:フィードフォワードフィルタ、AJ21:負荷慣性モーメント比の設定を行ってください	
37		ALM_HIST:アラーム履歴	○		アラーム履歴モニタ(ALM_HIST)で読み出されるアラーム履歴が過去8回分のみ参照でき 0が最古で7が最新となります	上位で読み替えてください。また履歴8,9は、0が書き込まれます	
38		ABS_RST:ABSインコータリセット		○	この機能は使用できません	HA-800B テストモード T08:多回転クリアを実行してください	
39		VELO:速度指令	○		OLxx10:速度指令設定の設定値と、動作速度が異なります	換算式が不明のため、改善策は不明です	
40		TRQ:トルク指令	○		OLxx0C:トルク/推力指令設定値と、実際のトルクが異なります	OLxx0Cに設定した値の3分の1になります。 例:OLxx0C=180の場合、HA-800はトルク60%で動作します	
41		PHASE:位相指令		○	このコマンドは使用できません	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
42		KIS:位置ループ積分時間		○	このコマンドは使用できません	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
43		OWxx09 モーションコマンド 制御フラグ	コマンド一時停止	○		EXM命令及び、OWxx3C:原点復帰モードで、POT、NOT及びINPUT以外の方式を設定して、ZRN命令を実行中は、停止しますが、再開しません	コマンド一時停止を実行後、NOP命令を出力し再度、EXM命令又はZRN命令を実行してください
44			原点復帰方向	○		原点復帰方式(OWxx3E)の設定により、有効になる場合と無効の場合があります	「5:原点復帰動作についての注意事項/制限事項」を参照してください
45	ラッチゾーン有効選択			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
46	電子カム位相補正設定			○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
47	OWxx0A モーションサブ コマンド	ステータスマニタ	○		OWxx4EのE(OMN1)、F(OMN2)は使用できません	E,Fは選択しないでください	
48		固定パラメータ読み出し		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	
49	OLxx0C	トルク/推力指令設定	○		設定値と、実際のトルクが異なります	OLxx0Cに設定した値の3分の1になります。 例:OLxx0C=180の場合、HA-800はトルク60%で動作します	
50		トルクフィードフォワード補償		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません	

No	機能		区分		内容	対応策/詳細
			制限	未対応		
51	OLxx0E	トルク/推力指令時速度制限設定		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
52	OLxx14	速度指令時トルク/推力制限設定		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	速度指令時トルク/推力制限設定値を設定するには、次のいずれかの方法で事前に制限値を設定して、OBxx008:正転側外部トルク/推力制限入力、OBxx009:逆転側外部トルク/推力制限入力、を1にしてください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ19:正転トルク制限、AJ20:逆転トルク制限を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=20、OWxx51=4、OWxx52=正転トルク制限値で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行、次にOWxx50=21、OWxx52=逆転トルク制限値にして、OWxx08=18で再度パラメータ書き込みコマンドを発行、してください(設定値は記憶されません)
53	OWxx18	オーバライド		○	原点復帰アプローチ速度、原点復帰クリープ速度にはオーバライドは反映されません	「5:原点復帰動作についての制限事項/注意事項」を参照してください
54	OLxx1E	位置決め完了幅		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	位置決め完了幅は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ04位置決め完了幅を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=5、OWxx51=4、OWxx52=位置決め完了幅、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
55	OLxx2A	ラッチゾーン上限値設定		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
56	OLxx2B	ラッチゾーン下限値設定		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
57	OWxx2E	位置ループゲイン		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	位置ループゲインは、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ00:位置ループゲインを設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=1、OWxx51=4、OWxx52=位置ループゲインで、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
58	OWxx2F	速度ループゲイン		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	速度ループゲインは、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ01:速度ループゲインを設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=2、OWxx51=4、OWxx52=速度ループゲイン、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
59	OWxx30	速度フィードフォワード補償		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
60	OWxx32	位置積分時定数		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません

No	機能		区分		内容	対応策/詳細
			制限	未対応		
61	OWxx34	速度積分時定数		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	速度ループ積分補償は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ02:速度ループ積分補償を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=3、OWxx51=4、OWxx52=速度ループ積分補償で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
62	OLxx36	直線加速度/加速時定数		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	直線加速度/加速時定数は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ12:加速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=13、OWxx51=4、OWxx52=加速時定数で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
63	OLxx38	直線減速度/減速時定数		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	直線減速度/減速時定数は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ13:減速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=14、OWxx51=4、OWxx52=減速時定数、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
64	OWxx3A	フィルタ時定数		○	無視されます	HA-800B(ワイルドカードサーボ)では対応していません
65	OLxx42	原点復帰最終走行距離	○		原点復帰方式(OWxx3E)の設定により、有効になる場合と無効場合があります	「5:原点復帰動作についての注意事項/制限事項」を参照してください
66	OLxx46	外部位置決め最終走行距離		○	この設定値は無視されます HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	外部位置決め最終走行距離は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800からネットワークパラメータ 外部位置決め最終走行距離設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=101、OWxx51=4、OWxx52=外部位置決め最終走行距離、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
67	OWxx4E	サーボドライバユーザーモニタ設定	○		E(OMN1)、F(OMN2)は使用できません	E,Fは選択しないでください

2-3: モニタパラメータ

No	機能		区分		内容	対応策/詳細
			制限	未対応		
68	ILxx02 ワーニング	サーボドライブ停止信号入力中	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
69	ILxx04 アラーム	速度過大	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
70		フィルタタイプ変更エラー	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
71		フィルタ時定数変更エラー	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
72		原点未設定	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
73	IWxx09 モーションコマンド ステータス	ABSエンコーダ初期化完了	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
74	IWxx0C 位置管理 ステータス	ABSシステム無限帳位置管理情報 LOAD完了	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
75		POSMAXターン数プリセット完了	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
76	IWxx2E サーボドライバ I/Oモニタ	エンコーダA相入力 (PA)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
77		エンコーダB相入力 (PB)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
78		エンコーダC相入力 (PC)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
79		第3外部ラッチ入力 (EXT3)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
80		ブレーキ出力 (BRK)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
81		停止信号 (HWBB)	○		モニタできません	この機能はHA-800Bにはありません
82	ILxx42 トルク指令モニタ			○	正常に表示されません	HA-800B (ワイルドカードサーボ) では対応していません

3: ワイルドカードサーボの為制限あるいは、対応していないモーションプログラム

安川電機社製MP2400がワイルドカードサーボ(安川電機以外のメーカーのサーボドライバ)として認識するため、使用する事ができない、あるいは制限のあるモーションプログラムの一覧です。

No	機能	区分		内容	対応策/詳細
		制限	未対応		
83	外部位置決め(EXM)	○		OXxx46:外部位置決め最終走行距離の設定値は反映されません HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	外部位置決め最終走行距離は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800からネットワークパラメータ 外部位置決め最終走行距離設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=101、OWxx51=4、OWxx52=外部位置決め最終走行距離で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
84	原点復帰(ZRN)	○		原点復帰に使用するパラメータが、原点復帰のモードにより、安川電機社MP2000シリーズマニュアルに記載されたパラメータと違いがあります。	「5: 原点復帰動作についての注意事項/制限事項」を参照してください
85	直線加速時定数の変更(ACC)		○	位置決め(MOV)、外部位置決め(EXM)及び定速送り(FEED)命令実行時、加速時間変更(ACC)の設定値が反映されません HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	加速時定数は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ12:加速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=13、OWxx51=4、OWxx52=加速時定数で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
86	直線減速時定数の変更(DCC)		○	位置決め(MOV)、外部位置決め(EXM)及び定速送り(FEED)命令実行時、減速時間変更(DCC)の設定値が反映されません HA-800Bの内部パラメータの設定値で設定してください	減速時定数は、次のいずれかの方法で設定してください。 ①PSF-800又は、HA-800Bパネル操作により調整モードパラメータ AJ13:減速時定数を設定 ②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=14、OWxx51=4、OWxx52=減速時定数で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)
87	S字時定数変更(SCG)		○	無視されます	HA-800Bでは、S字加減速機能は搭載していません。
88	時間指定位置決め(MVT)命令		○	設定された時間と、実際に位置決めされる時間が異なります	加減速時間の設定方法が違うため対応できません

4: コントローラの仕様による制限

安川電機社製MP2400の仕様上の制限のため使用できないHA-800Bの機能の一覧です。

No	機能	区分		内容	対応策/詳細
		制限	未対応		
89	ソフトリミット機能について	○		HA-800Bのソフトリミット機能は使用しないで下さい	ソフトリミット有効/無効は、次の方法で設定してください。 PSF-800によりネットワークパラメータNP16:ソフトリミット有効/無効を無効(0)に設定(電源再投入が必要です) デフォルト値は無効になっています

5: 原点復帰動作における制限事項/注意事項

安川電機社製MP2400の原点復帰機能を使用してHA-800Bを動作させる場合、原点復帰の方法によってはHA-800Bのパラメータを使用して動作を行う原点復帰があります。下記の資料より、ご使用になる原点復帰動作に合わせてKV MOTION+またはHA-800Bの設定を行ってください。

安川Σ : 安川製サーボドライバを使用する場合の設定アドレス

HA-800B: HA-800Bを使用する場合の設定アドレス、または設定方法

※以下の表中で表されるMP2400のアドレスでOBxxxxと表記されているものはOWxxxx(ワードアドレス)又はOLxxxx(ダブルワードアドレス)のビット表現となります。

例: OBxx093(原点復帰方向選択) → OWxx09の3bit目

5-1: 全原点復帰方法で共通のパラメータ

すべての原点復帰方法において使用するパラメータです。

名称	安川Σ	HA-800B
サーボON		OWxx00 Bit0
速度ループP/PI切り替え	OWxx01 Bit3	機能なし
加減速時間単位	OWxx03 Bit4~Bit7	単位はmsのみ。OWxx03の設定値は反映しません
原点復帰方式		OWxx3C
原点復帰時の加速時間	OLxx36	PRM_WRコマンド No106: 原点復帰加減速時間設定 (※1)
原点復帰時の減速時間	OLxx37	
フィルタ時定数	OWxx3A	機能なし。OWxx3A設定値は反映されません
原点位置出力幅	OWxx3D	PRM_WRコマンド No104: 原点位置範囲(※2)

※1 HA-800B原点復帰加減速時間設定は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 原点復帰加減速時間を設定

②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=106、OWxx51=4、OWxx52=原点復帰加減速時間設定値で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

※2 HA-800B原点位置範囲は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 原点位置範囲を設定

②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=104、OWxx51=4、OWxx52=外部位置範囲で、OWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

5-2:各原点復帰方法で個別に設定が必要なパラメータ

OWxx3C 設定値	原点復帰方法	方法	設定パラメータ		
			名称	安川Σ	HA-800B
0	DEC1+C相	減速LS(HA-800B:ORG)と、C相(HA-800B:Z相)による原点復帰	原点復帰方向選択	OBxx093	HA-800B原点復帰方向選択 PRM_WRコマンド No108(※1)
			速度指令設定	OLxx10	
			オーバーライド	OLxx18	未サポート
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	HA-800B原点復帰アプローチ速度 PRM_WRコマンド No105(※2)
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B仮想原点 PRM_WRコマンド No107(※3)
1	ZERO信号方式	ZERO(HA-800B:LATCH1)信号による原点復帰方式	原点復帰方向選択	OBxx093	
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	OLxx3E
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
2	DEC1+ZERO信号方式	減速LS(HA-800B:ORG)と、ZERO(HA-800B:LATCH1)信号による原点復帰	原点復帰方向選択	OBxx093	HA-800B原点復帰方向選択 PRM_WRコマンド No108(※1)
			速度指令設定	OLxx10	
			オーバーライド	OLxx18	未サポート
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	HA-800B原点復帰アプローチ速度 PRM_WRコマンド No105(※2)
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B仮想原点 PRM_WRコマンド No107(※3)
3	C相パルス	C相(HA-800B:Z相)による原点復帰方式	原点復帰方向選択	OBxx093	
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	OLxx3E
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行距離 PRM_WRコマンド No101(※4)

OWxx3C 設定値	原点復帰方法	方法	設定パラメータ		
			名称	安川Σ	HA-800B
11	単C相パルス	C相(HA-800B:Z相)による方式	速度指令設定	OLxx10	HA-800B原点復帰アプローチ速度 PRM_WRコマンド No105(※2)
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行 距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
12	POT&C相パルス	正転側OT信号とC相(HA-800B:Z相)による方式	速度指令設定	OLxx10	OLxx40
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行 距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
13	POT	正転側OT信号のみによる方式	速度指令設定	OLxx10	
			アプローチ速度	OLxx3E	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	
14	HOME LS & C相パルス	HOME信号(HA-800B:LATCH1)とC相(HA-800B:Z相)による方式	速度指令設定	OLxx10	OLxx40
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行 距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
15	HOME LS	HOME信号(HA-800B:LATCH1)による方式	速度指令設定	OLxx10	OLxx40
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行 距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
16	NOT&C相パルス	逆転側OT信号とC相(HA-800B:Z相)による方式	速度指令設定	OLxx10	OLxx40
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行 距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
17	NOT	逆転側OT信号のみによる方式	速度指令設定	OLxx10	
			アプローチ速度	OLxx3E	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	

OWxx3C 設定値	原点復帰方法	方法	設定パラメータ		
			名称	安川Σ	HA-800B
18	INPUT & C	入力信号とC相(HA-800B: Z相)による方式	速度指令設定	OLxx10	OLxx40
			アプローチ速度	OLxx3E	
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	HA-800B外部位置決め最終走行距離 PRM_WRコマンド No101(※4)
			INPUT信号	OBxx05B	
19	INPUT	入力信号よる方式	速度指令設定	OLxx10	
			クリープ速度	OLxx40	
			原点復帰最終走行距離	OLxx42	
			INPUT信号	OBxx05B	

※1 HA-800B原点復帰方向設定は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 原点復帰方向を設定(設定値は記憶されます)

②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=108、OWxx51=4、OWxx52=原点復帰方向設定、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

※2 HA-800B原点復帰アプローチ速度は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 原点復帰アプローチ速度を設定(設定値は記憶されます)

②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=105、OWxx51=4、OWxx52=原点復帰アプローチ速度、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

※3 HA-800B仮想原点は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 仮想原点を設定(設定値は記憶されます)

仮想原点は変更を有効にするためには電源の再投入が必要です。

※4 HA-800B外部位置決め最終走行距離は、次のいずれかの方法で設定が必要です。

①PSF-800からネットワークパラメータ 外部位置決め最終走行距離を設定(設定値は記憶されます)

②MECHATROLINK-IIより設定する場合は、OWxx50=101、OWxx51=4、OWxx52=外部位置決め最終走行距離、でOWxx08=18で、パラメータ書き込みコマンドを発行してください(設定値は記憶されません)

6:更新履歴

日付	改訂番号	内容	Rev
2012/12/25	-	初版発行	1.00