



OT E E 例 易

QC

NSK Ltd.

g

A

d

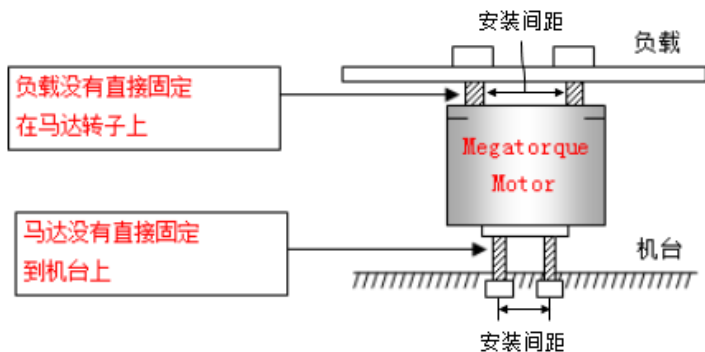
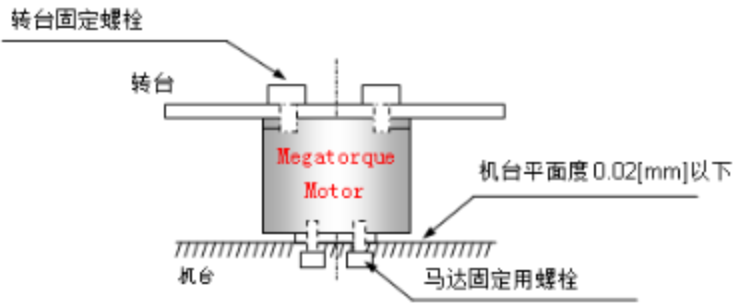


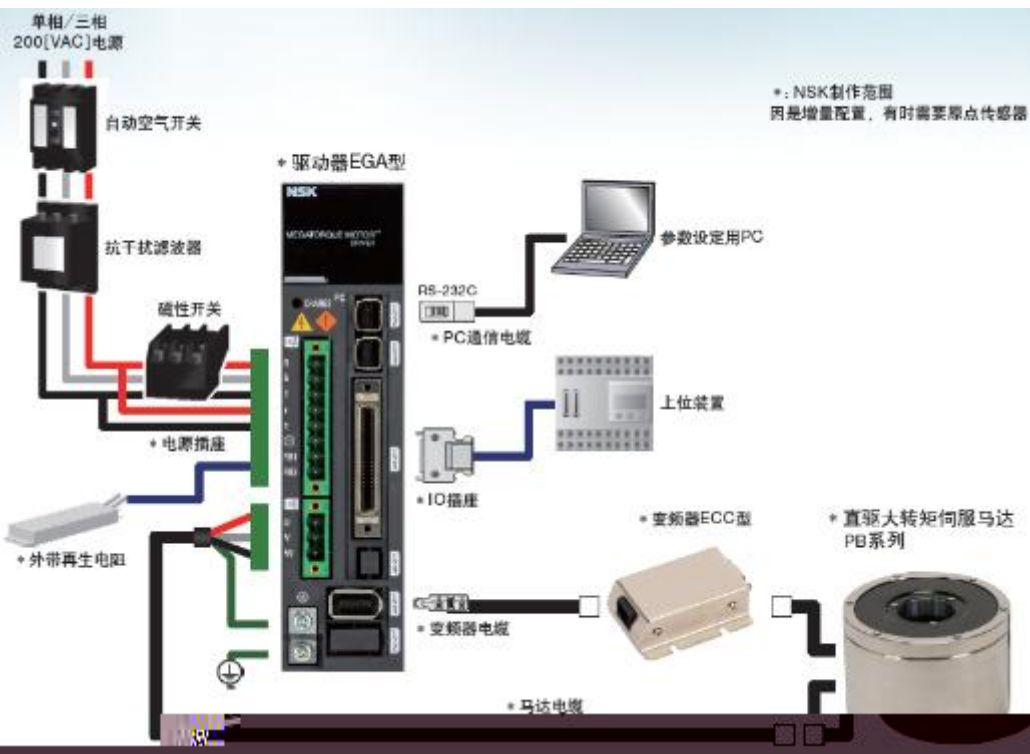
•

•

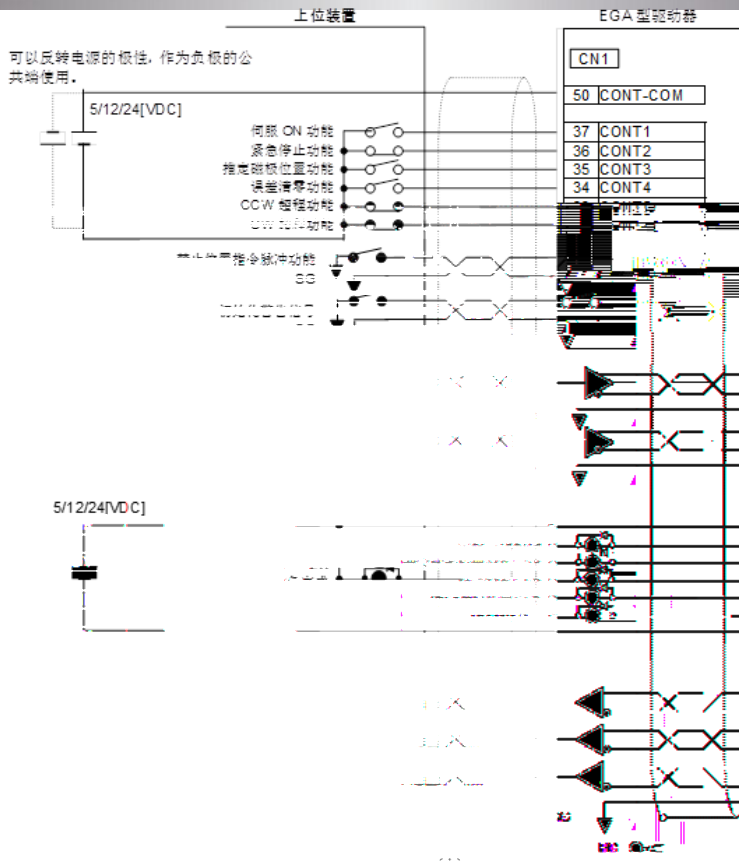
•

•



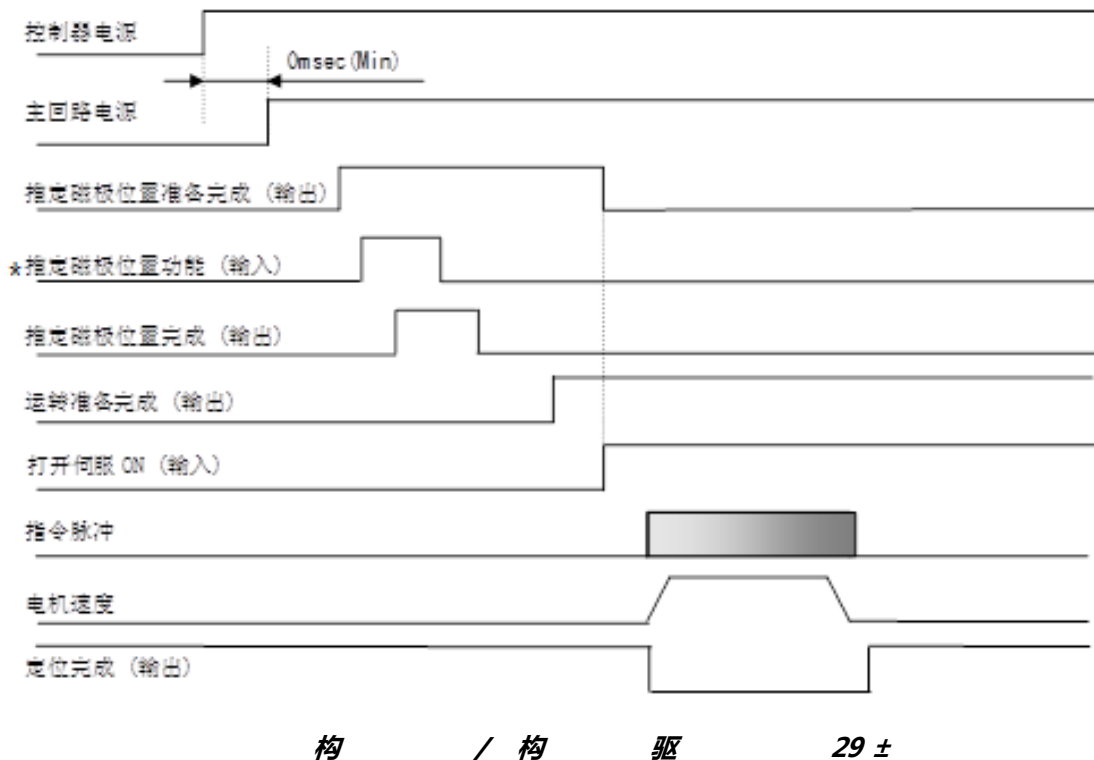


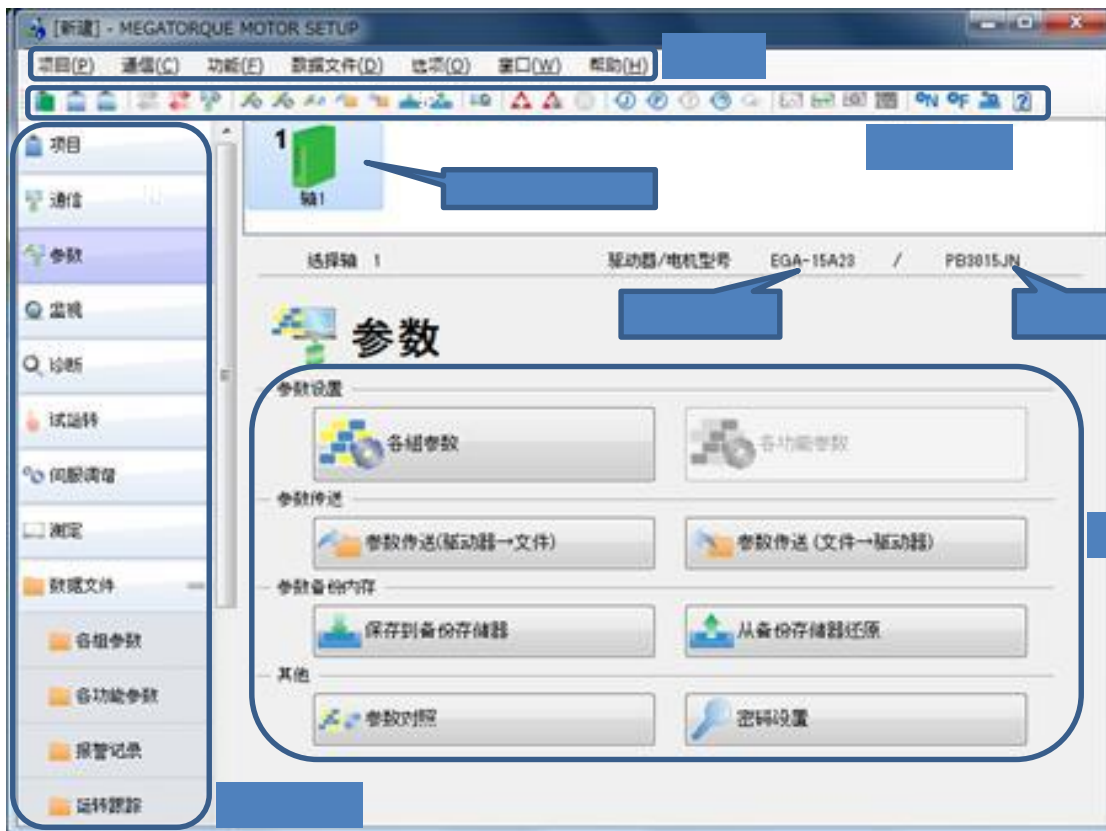
	24	22	20	18	16	14	12	10	8	6	4	2	
25	23	21	19	17	15	13	11	9	7	5	3	1	
	49	47	45	43	41	39	37	35	33	31	29	27	
50	48	46	44	42	40	38	36	34	32	30	28	26	

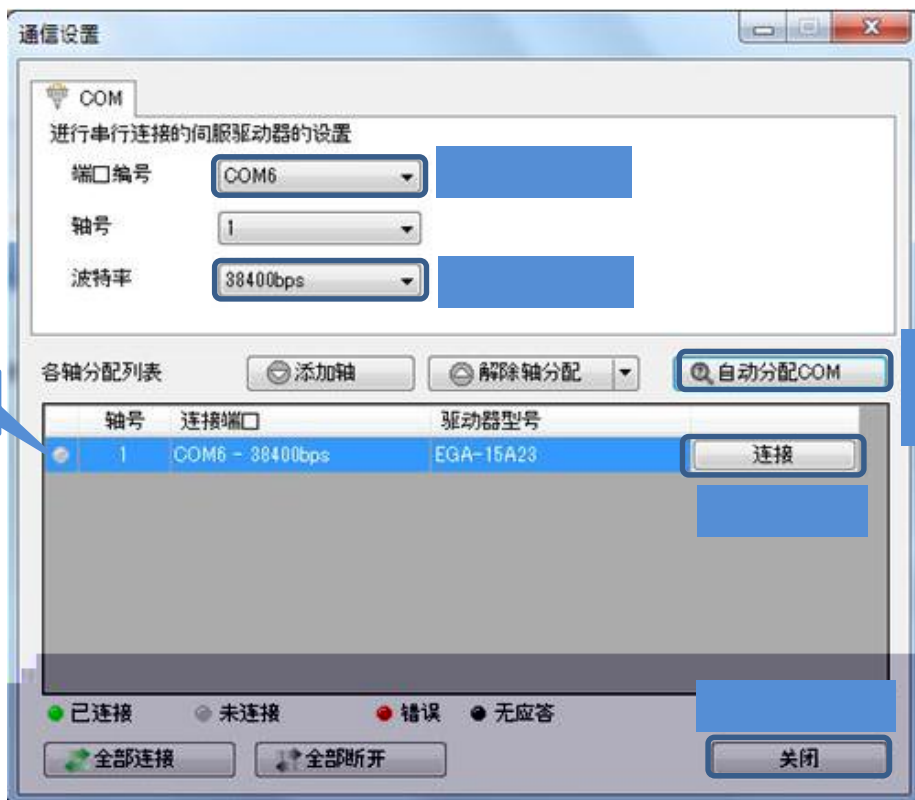


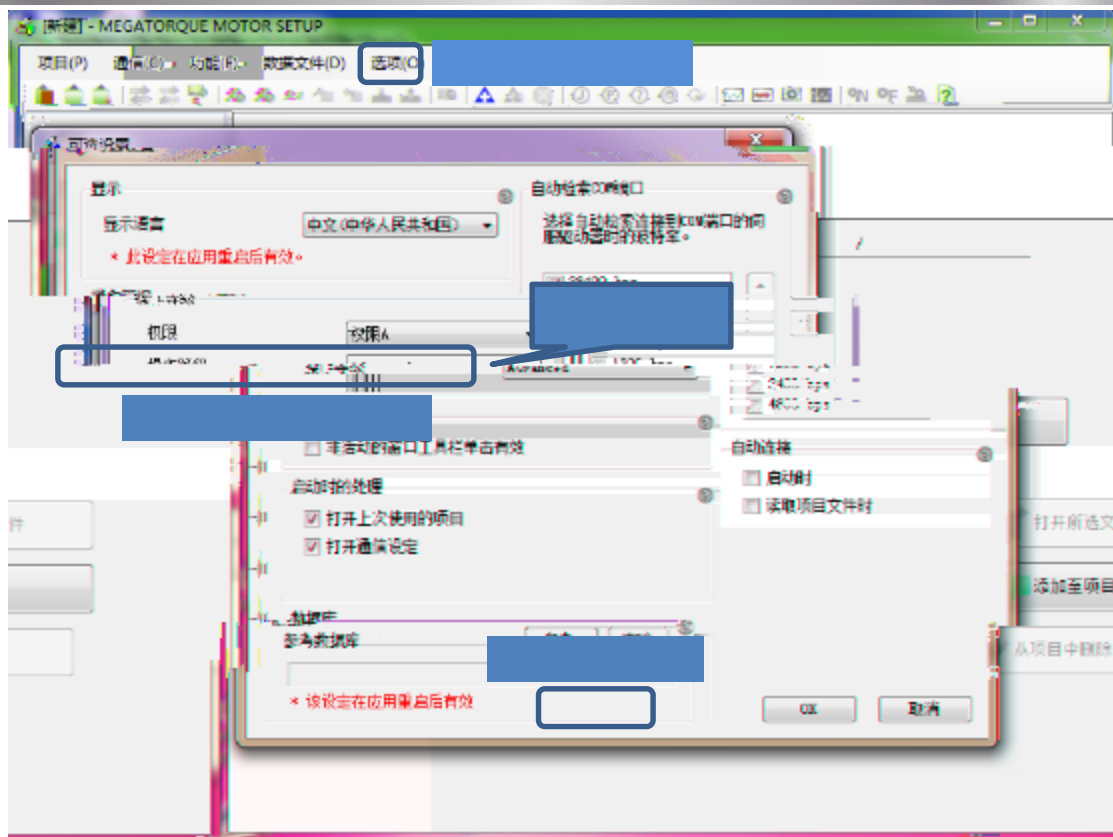
可以反转电源的极性，作为负极的公共端使用。

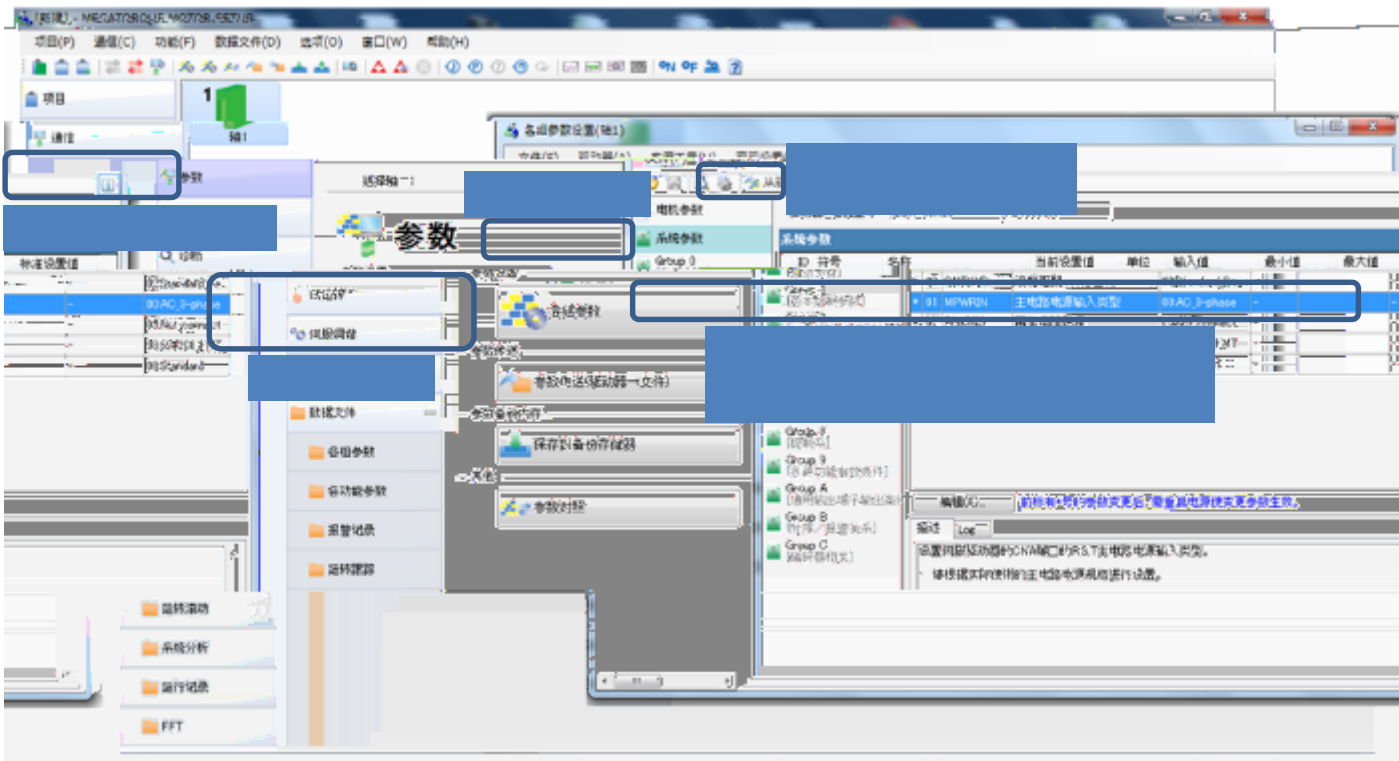
- 正反脉冲形式控制：
- 集电极开路方式
- 26 接正脉冲输入
- 28 接反脉冲输入
- 差分方式
- 26 27 接正脉冲输入
- 28 29 接反脉冲输入
- 47 48 接信号地











各組参数设置轴1 D:\调整ソフトと説明書\VB.op1

序号	名称	右侧	当前设置值	单位	最小值	最大值	标准设置值
00	TPWKRDR	请读手册	01:AutoTune...	-	-	-	00:AutoTune
01	ATTHW	自动回读特性					
02	ATRC	自动回读前位置					
03	ATGAVE	自动回读参数自动保存					
04	AMPFLIC	自动增益调整增益的...					
05	AMPFLIC	自动增益调整增益的...					
21	ASUPIC	自动抑制频率增益的...		5.0 %		0.0	50.0

编辑...

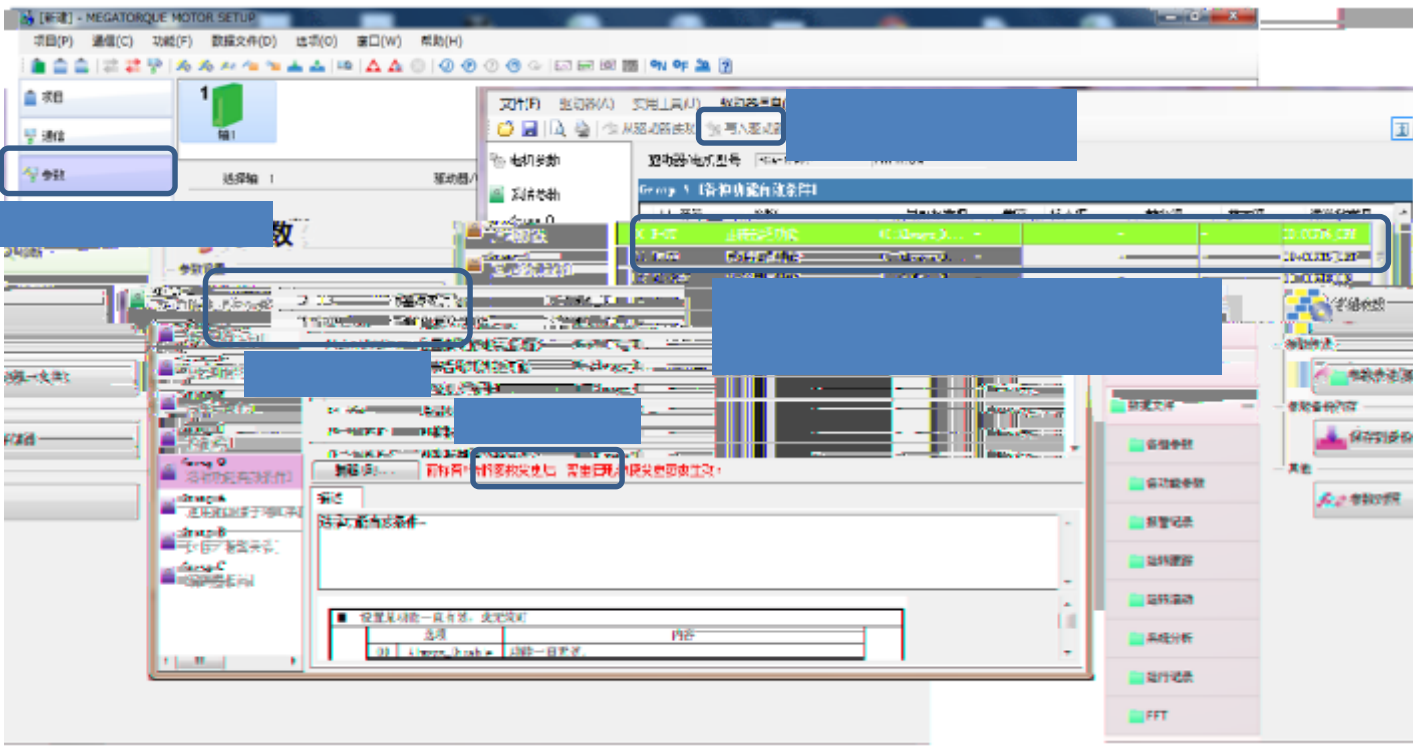
前次有值的参数变更后,需向电话使变主参数生效。

编译

设置自动回读的有效,无效以及反馈增益(反馈增益)比控制的有效,无效。

注:系统参数.TMA位置控制选择.设置大型型反馈抑制控制时,请勿使用.01 自动回读。

步



轴1设置位

100	C
100	C
-1000	1000
-120	120
0000	

参数

参数设置

参数备份

基本控制参数1

符号	名称	当前设置值	单
DE FBCKN	反馈控制增益(速度反馈)	0.0	%
DE FEED	前馈增益		
		9000	Hz
		100.0	%
		1900	%

参数备份内容

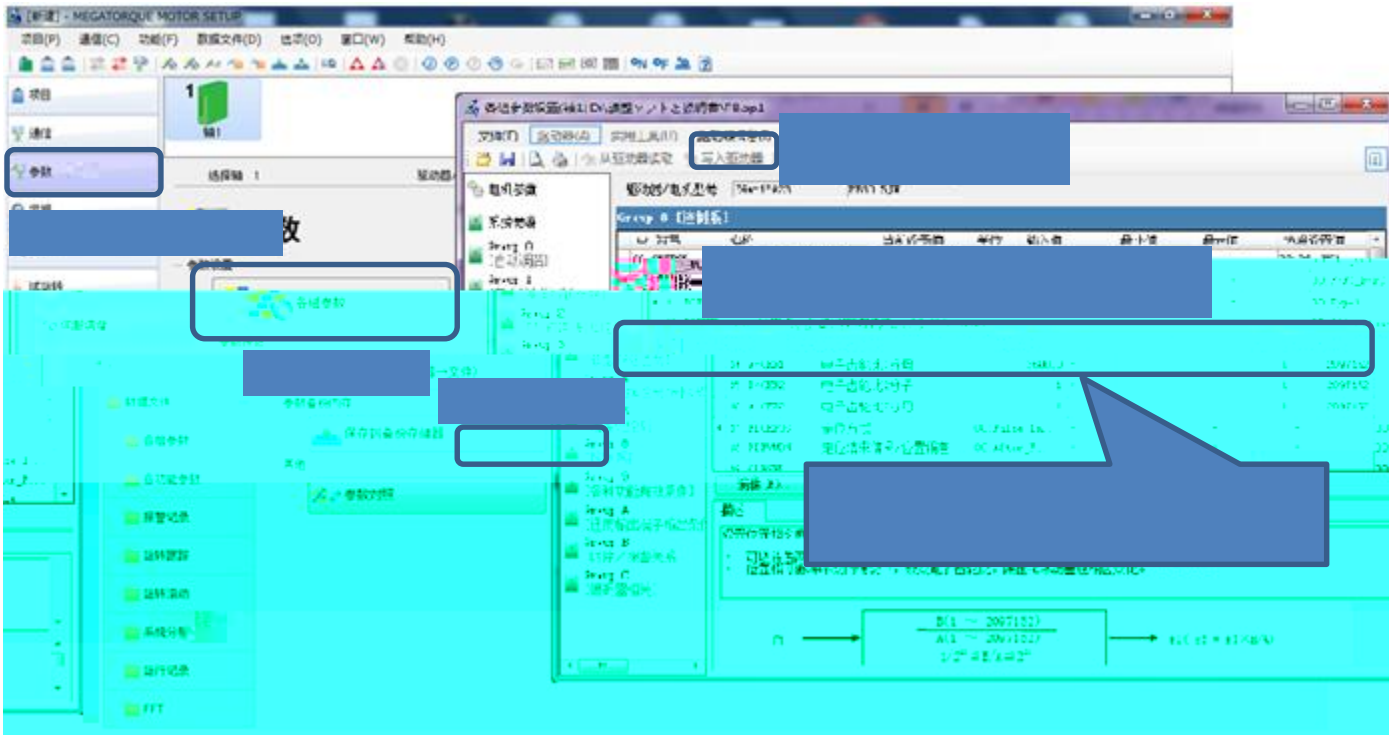
Group	参数名称	是否备份
Group E	14 IDAT7	反馈增益比
Group D	11 IDAT1	速度反馈增益
Group A	10 IDAT0	速度反馈增益

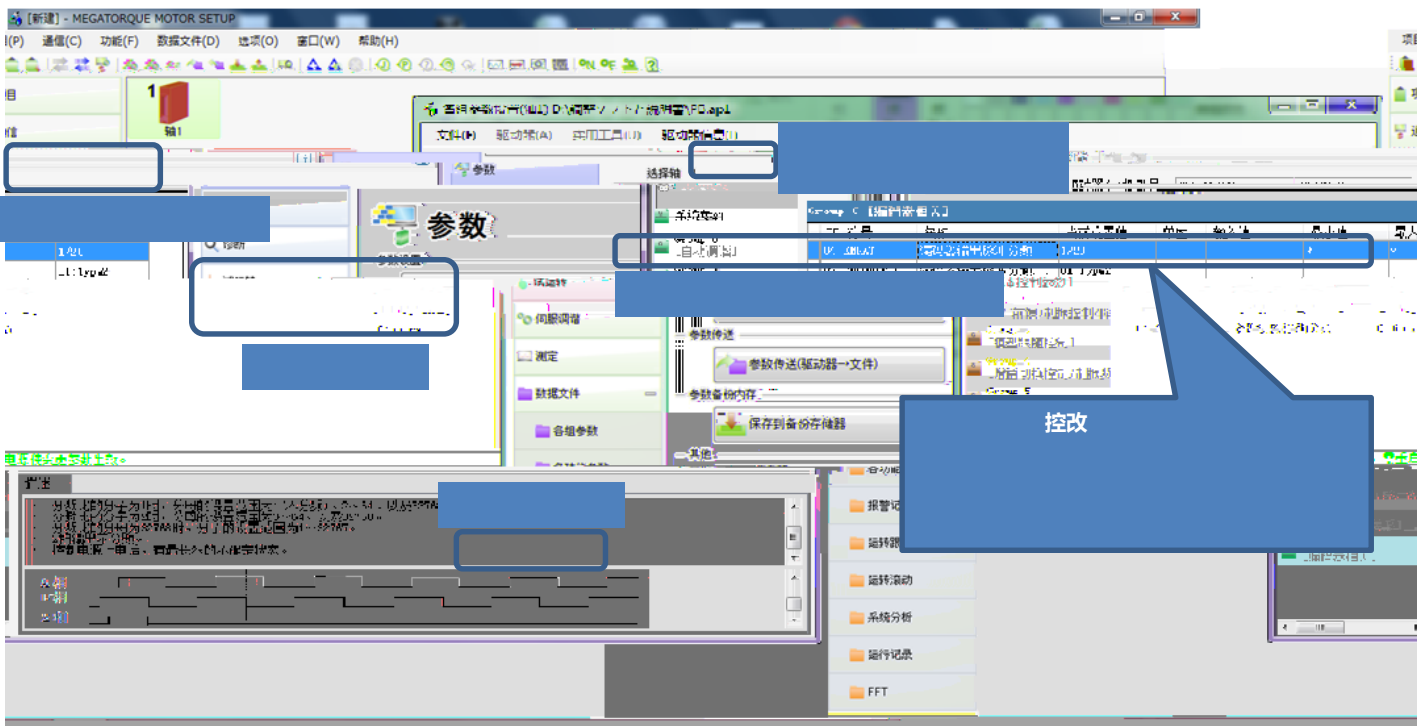
The screenshot shows the 'MEGATORQUE MOTOR SETUP' application window. The interface includes a menu bar, a toolbar, a left-hand navigation pane, and a main workspace. Several elements are highlighted with blue boxes:

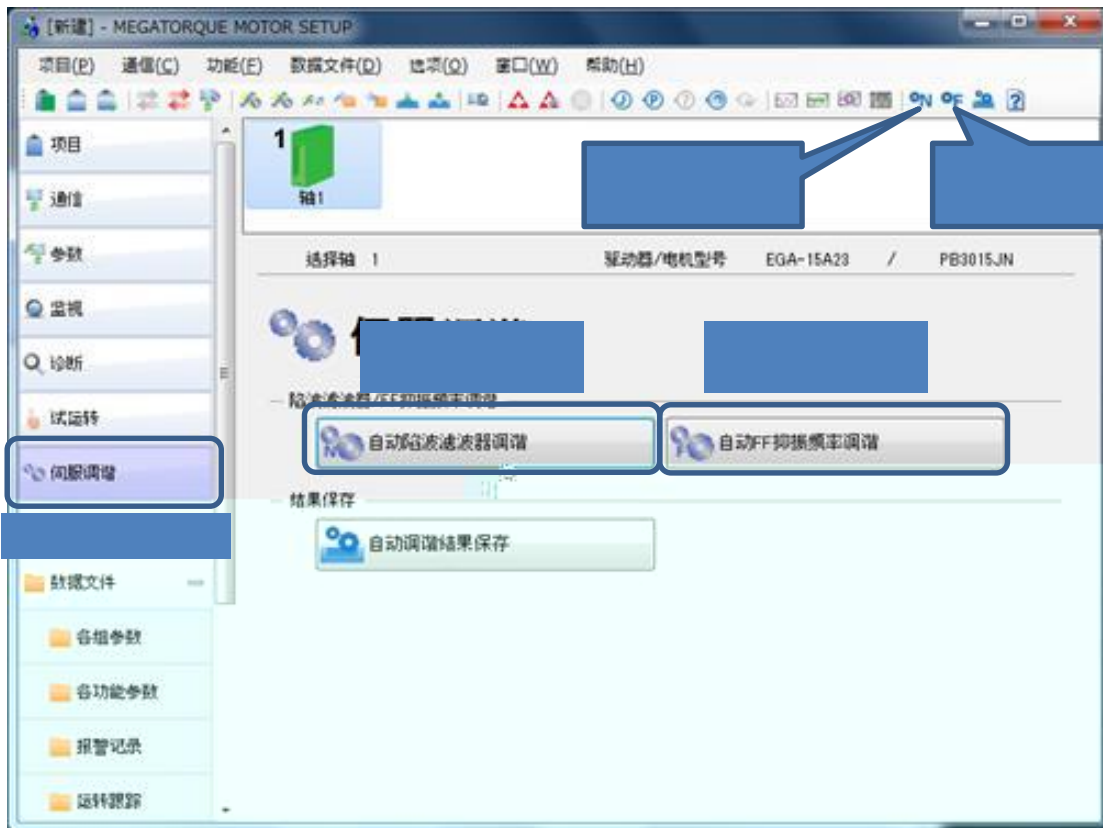
- The '項目' (Items) button in the left navigation pane.
- The '各組參數' (Group Parameters) button in the main workspace.
- The '導入驅動器' (Import Drive) button in a dialog box.
- The 'Group 1' entry in the parameter list.
- The 'Group 1' row in the parameter table.

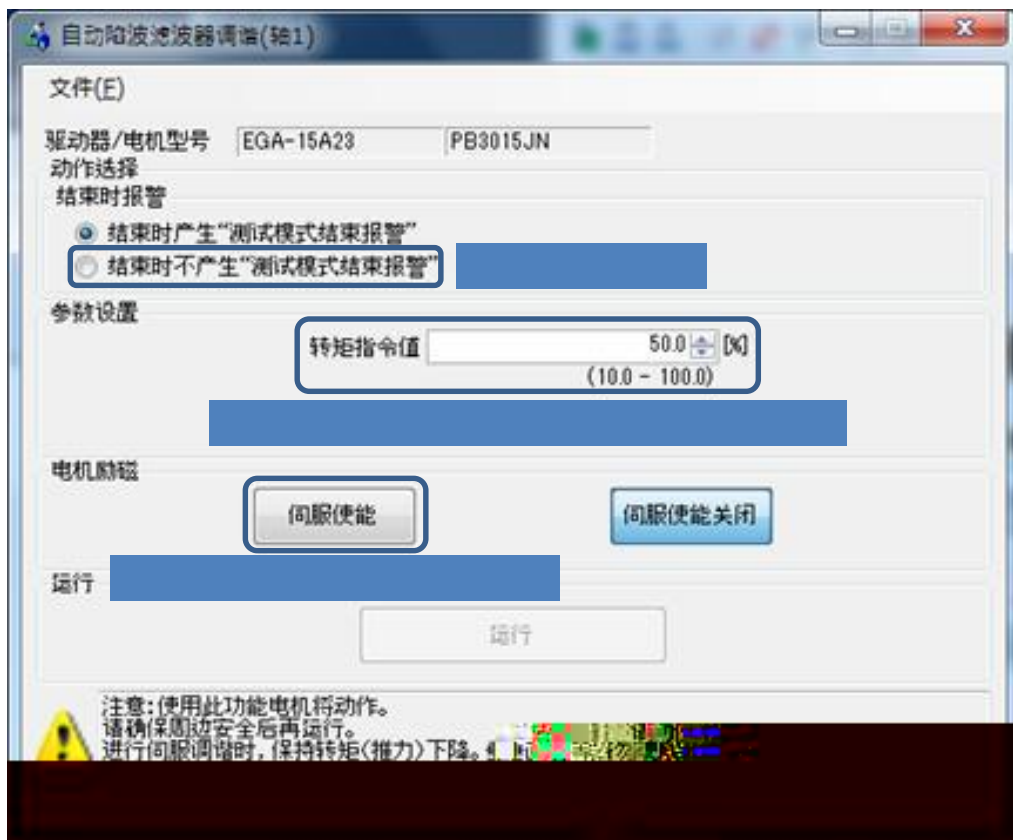
群	符號	名稱	目前值	單位	輸入值	最大值	最小值	狀態/設置
m	maxtorque	調諧模式	1					調諧模式
20	maxEU	最大可調諧電壓	10.0	V		10.0	0.0	100.0
21	maxI	最大可調諧電流	5.0	A		5.0	0.0	100.0

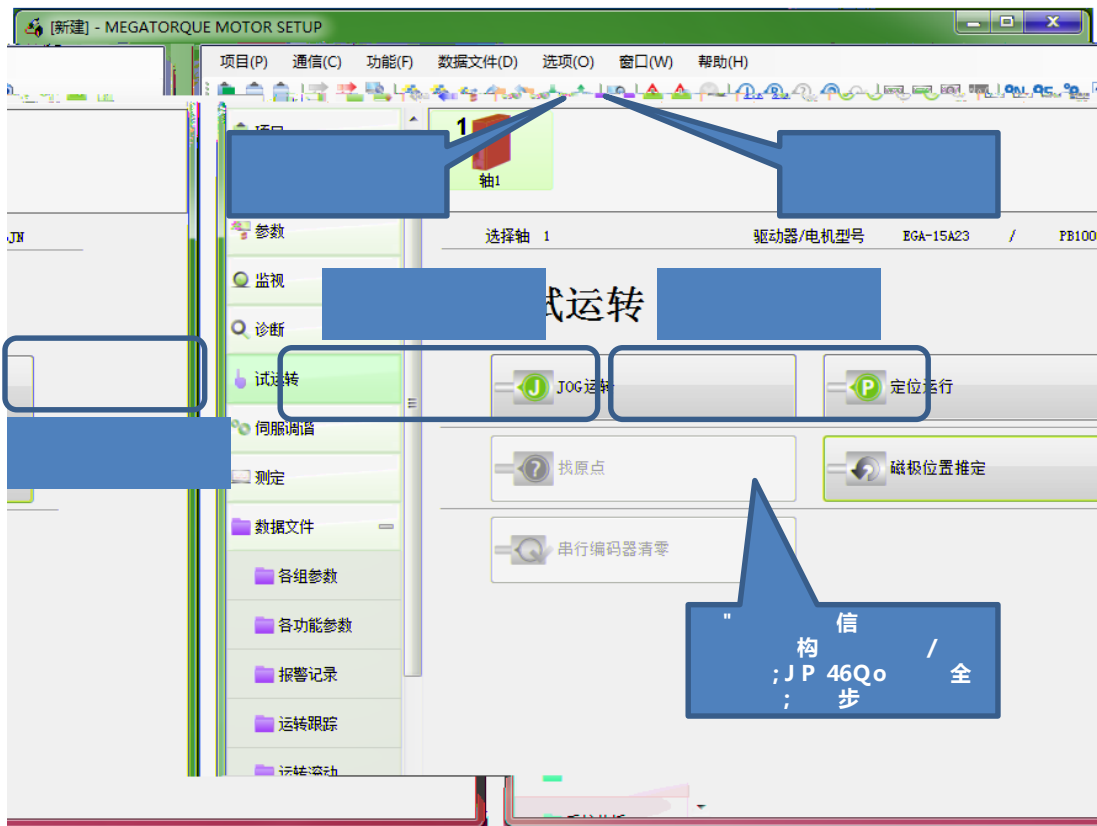
Additional elements visible in the interface include a '項目' (Items) list on the left, a '各組參數' (Group Parameters) button, and a '導入驅動器' (Import Drive) dialog box. A callout arrow points to the 'Group 1' row in the parameter table.











The screenshot displays the control interface for the IX K system, featuring several key sections:

- 文件(F) (File):** Includes options for "动作选择" (Action Selection) and "结束时报警" (Alarm at End), with radio buttons for "结束时产生“测试模式结束报警”" (Alarm at end of test mode) and "结束时不产生“测试模式结束报警”" (No alarm at end of test mode).
- 停止方法 (Stop Method):** Includes radio buttons for "按停止按钮后停止" (Stop after stop button) and "松开运行按钮 (正向·反向)后" (Stop after releasing forward/reverse button).
- 监视器 (Monitor):** Shows status indicators like S-ON, S-RDY, ALM, and 保留. It also displays "转矩监视器" (Torque Monitor) at -1577 [Pulse] and "速度监视器" (Speed Monitor) at 0.0 [min-1].
- 动作条件 (Action Conditions):** A table of parameters:

参数名 (Parameter Name)	数值 (Value)	单位 (Unit)
JOG速度指令 (JOG Speed Command)	5.0	[min-1]
JOG加减速时间常数 (JOG Acceleration/Deceleration Time Constant)	[Redacted]	[Redacted]
JOG转矩(推力)指令极限值 (JOG Torque/Thrust Command Limit)	120.0	[%]
- 运转 (Operation):** Includes buttons for "正向" (Forward), "反向" (Reverse), "停止" (Stop), "伺服使能" (Servo Enable), and "伺服使能关闭" (Servo Disable).

定位运转(轴1)

文件(F)
动作选择
结束时报警

- 结束时产生“测试模式结束报警”
- 结束时不产生“测试模式结束报警”

S-RDY ALM 保留 保留 T-Limit +OT S-ON

No.	指令方向	给进速度 [mm-1]	加减速时间 常数 [ms]	转矩指令极 限值 [%]	定位脉冲数 [pulse]	停止时间 [ms]
1	+	120.0	10	1000	1	100

伺服使能关闭 STEP START STOP 伺服使能

再运行

端口号码	信号名称	说明
1	-	(禁止接线)
2	-	(禁止接线)

端口号码	信号名称	说明
30	MON1	模拟监视信号输出
31	SG	30的公共端

4	/AO	/A相脉冲输出
5	/BO	/B相脉冲输出
6	/ZO	/Z相脉冲输出
7	/CO	/C相脉冲输出

14	/CON1	速度反馈输入
15	/CON2	速度反馈输入
16	/CON3	速度反馈输入
38	SG	13-1的公共端

11	ZOP	Z相脉冲输出
----	-----	--------

55	/CONT3	进给位置偏差功能
17	/CON1	速度反馈输入
18	/CON2	速度反馈输入
19	/CON3	速度反馈输入

20	行定位完成	21	-	(禁止接线)
21	轴定位完成	22	T-COMP	扭矩补偿输入
23	警提示数字第5位	23	SG	22脚的公共端
26	警提示数字第6位	26	/F-RC	/CW指令脉冲输入
27	警提示数字第7位	27	/F-RC	/CW指令脉冲输入
28	警状态	28	/R-RC	/CCW指令脉冲输入
29	用输出电源	29	/R-RC	/CCW指令脉冲输入
47	用输出公共端	47	SG	26·27的公共端
48	用输出公共端	48	SG	28·29的公共端

21	OUT3	按钮
22	OUT4	按钮
43	OUT5	按钮
44	OUT6	按钮
45	OUT7	按钮
46	OUT8	按钮
49	OUT-PWR	通
24	OUT-COM	通
25	OUT-COM	通

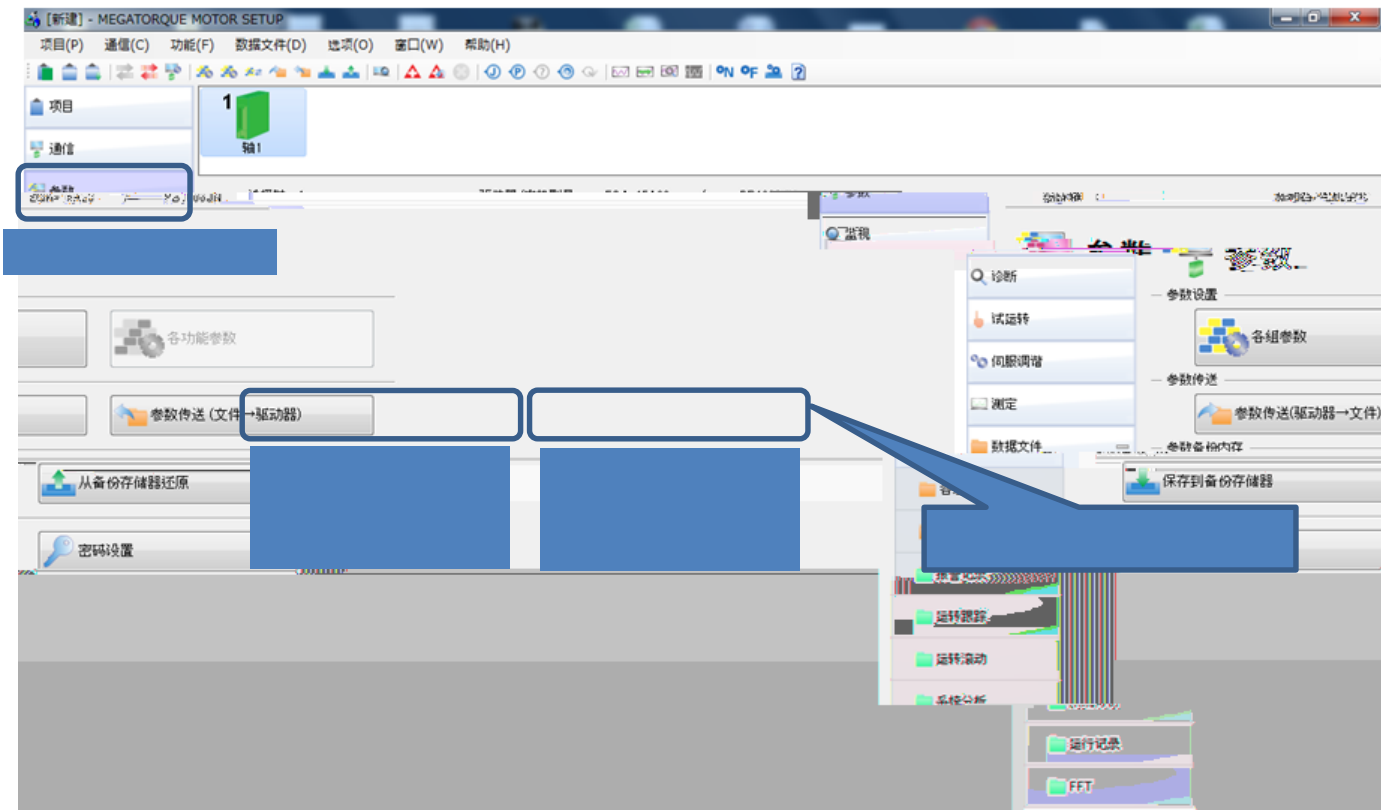
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 8		
8 8 8 8 4		
8 8 8 8 8		
8 8 8 5 8		
8 8 4 8 8		
8 8 4 4 8		

The screenshot shows the MEGATORQUE MOTOR SETUP software interface. The main window title is "[新建] - MEGATORQUE MOTOR SETUP". The menu bar includes 项目(P), 通信(C), 功能(F), 数据文件(D), 选项(O), 窗口(W), and 帮助(H). The toolbar contains various icons for file operations and motor control.

Key interface elements highlighted by blue boxes include:

- 项目 (Project):** A tree view on the left showing a folder named "轴1" (Axis 1).
- 参数 (Parameters):** A section on the left with a "选择轴" (Select Axis) dropdown and a "驱动器" (Driver) field.
- 数据 (Data):** A large central area containing a table for "Group 1 目标/报警关系" (Group 1 Target/Alarm Relationship).
- 报警记录 (Alarm Log):** A window on the right showing a list of alarm events with columns for ID, Name, Current Setting, Unit, Input, Min, Max, and Normal Setting.
- 参数列表 (Parameter List):** A window at the bottom showing a list of parameters for "Group 1" and "Group 2".
- 系统分析 (System Analysis):** A window at the bottom right showing analysis results.
- 运行记录 (Run Log):** A window at the bottom right showing a log of motor operations.
- FFT (Fast Fourier Transform):** A window at the bottom right showing frequency analysis results.

ID	名称	当前设置值	单位	输入值	最小值	最大值	标准设置值
00	速度限制	5.0	min	0.0	0.0	2000.0	5.0
01	目标指令字设置值	111		1	1	71	111
02	报警清除	5.0	min	0.0	0.0	1.0	5.0





4958

826

