

10 パラメータ

10.1 パラメーター一覧

QT-ADM2/QT-AMH2A で使用するパラメータの一覧です。

各パラメータの詳細については、次ページからの「パラメータの詳細」をご覧ください。

No.	対象軸	機 能	設定範囲	初期値	備考
01	各軸	原点センサ論理	0 ～ 2	1	
02	各軸	原点前センサ論理	0 ～ 2	2	
03	各軸	原点復帰モード	0 ～ 9	1	
04	各軸	ステージ選択	00 ～ 99	00	*1
05	各軸	原点復帰開始方向と完了位置	0 ～ 3	0	
06	各軸	使用軸指定	0 ～ 3	1	
07	各軸	原点復帰速度選択	0 ～ 1	0	
08	各軸	原点復帰時低速速度	10 ～ 500,000	500	
09	各軸	原点復帰時高速速度	10 ～ 500,000	3,000	
10	各軸	原点復帰時加減速時間	1 ～ 1,000	100	
11	各軸	原点復帰オフセット	-99,999,999 ～ + 99,999,999	0	
12	各軸	+方向原点復帰範囲	0 ～ 99,999,999	0	
13	各軸	-方向原点復帰範囲	0 ～ 99,999,999	0	
14	各軸	+方向ソフトリミット	-99,999,999 ～ + 99,999,999	0	
15	各軸	-方向ソフトリミット	-99,999,999 ～ + 99,999,999	0	
16	各軸	バックラッシュ補正	0 ～ 999	0	
18	各軸	モーター回転方向	0 ～ 1	0	
19	各軸	操作ボックス (QT-AK) の単位表示	0 ～ 7	0	*2
20	各軸	ステージ分解能	1 ～ 1,000,000	1	
22	各軸	S 字駆動時の S 字領域速度幅指定	0 と 100 ～ 250,000	0	
23	各軸	駆動パルスの出力方式選択	0 ～ 1	0	
24	各軸	駆動パルスの入力方式選択	0 ～ 2	0	
25	各軸	任意ステップパルスのステップ数	-1 ～ + 99,999,999	0	
26	各軸	任意座標パルス出力設定	-99,999,999 ～ + 99,999,999	0	
51	全軸	デリミタ設定	0 ～ 3	0	
53	全軸	RS-232C の設定	パラメータ説明書参照	2,0,0,0	
54	全軸	非常停止の解除方法の設定	0 ～ 1	0	
55	全軸	停止方法の選択	0 ～ 1	0	
56	全軸	電源再投入時座標値再現	0 ～ 1	0	
57	全軸	返答付コマンドの返答バイト数の設定	0 ～ 2	2	
58	全軸	QT-AK のキー操作時のブザー音	0 ～ 1	1	
59	全軸	駆動パルスの選択	0 ～ 1	0	
60	全軸	操作ボックス (QT-AK) の設定状態保持	0 ～ 1	0	
70	各軸	スケールパルスの入力方式選択	0 ～ 4	4	*3
73	各軸	インポジション幅の設定	0 ～ 99,999,999	0	*3
75	各軸	スケール分解能設定	1 ～ 1,000,000	1	*3
76	各軸	スケールによる移動量補正の ON/OFF	0 ～ 1	0	*3
77	各軸	位置決め完了タイムアウト	0 ～ 10,000	10,000	*3
78	各軸	位置決め完了のリトライ数	0 ～ 1,000	1,000	*3

*1：当社製特注品ステージ、および、他社製ステージには使用できません。

*2：QT-AK による変更のみ可能。(リモート制御では、設定値を変更できません)

*3：QT-AMH2A/QT-AMH2A-35 専用