

タッチパネル型 操作設定器

# データ設定パネル

# V4116T-AZ

## AZ シリーズ用 画面操作 取扱説明書

本データ設定パネルは、Pro-face 製のタッチパネルを使って、AZ シリーズのモーターを操作することができます。

**本データ設定パネルは、『L シリーズ』には、対応しておりません。**

AZ シリーズの設定、機能、動作内容については、対象製品のユーザーズマニュアルを参照してください。  
AZ シリーズのユーザーズマニュアルについては、オリエンタルモーター株式会社の Web サイト  
<https://www.orientalmotor.co.jp/> より入手してください。

ORIM VEXTA CO.,LTD.

## 目次

1. データ設定パネルのご利用について .....	4
2. 注意事項 .....	4
3. 商標 .....	4
4. 概要 .....	5
5. 表示器本体について .....	5
5.1 表示器本体の内容について .....	5
5.2 梱包内容について .....	6
5.3 外形図 .....	6
5.4 パネルカット寸法 .....	7
5.5 各部の名称 .....	7
5.6 一般仕様 .....	8
6. システム構成 .....	10
7. 対象機種について .....	11
7.1 Pro-face 製タッチパネルの対象機種と作画ソフトウェアのバージョンについて .....	11
7.2 オリエンタルモーター製 AZ シリーズの対象機種について .....	11
8. 結線図について .....	12
8.1 V4116T-AZ の電源ケーブルの接続方法について .....	12
8.2 V4116T-AZ と AZ シリーズの結線図について .....	14
9. ドライバの設定について .....	15
9.1 ドライバのスイッチ設定 .....	15
9.2 ドライバの I/O パラメータ設定 .....	16
9.3 AZ シリーズ搭載 電動アクチュエータを使う場合(リカバリデータの作成) .....	17
10. 画面内容について .....	18
10.1 画面遷移図 .....	18
10.2 TOP 画面(ベース画面 B1000) .....	20
10.3 各画面で共通する内容について .....	21
10.4 位置決め運転画面(ベース画面 B1010) .....	23
10.5 ダイレクトデータ運転画面(ベース画面 B1012) .....	25
10.6 連続/ティーチング画面(ベース画面 B1030) .....	27
10.7 運転データ設定 TOP 画面(ベース画面 B1020) .....	28
10.8 運転データ設定-1画面(ベース画面 B1021) .....	29
10.9 運転データ設定-2画面(ベース画面 B1022) .....	31
10.10 運転データ設定-3画面(ベース画面 B1023) .....	33
10.11 運転 I/O イベント画面(ベース画面 B1025) .....	34
10.12 運転データ拡張用設定画面(ベース画面 B1027) .....	36
10.13 ステータス、I/O モニタ TOP 画面(ベース画面 B1039) .....	37
10.14 リモート I/O R-IN モニタ画面(ベース画面 B1041) .....	38
10.15 リモート I/O R-OUT モニタ画面(ベース画面 B1040) .....	39
10.16 ステータスマニタ-1画面(ベース画面 B1061) .....	40
10.17 ステータスマニタ-2画面(ベース画面 B1062) .....	41
10.18 ステータスマニタ-3画面(ベース画面 B1063) .....	42
10.19 ステータスマニタ-4画面(ベース画面 B1064) .....	43
10.20 パラメータ設定 TOP 画面(ベース画面 B1050) .....	44
10.21 基本設定パラメータ-1画面(ベース画面 B1051) .....	46
10.22 基本設定パラメータ-2画面(ベース画面 B1052) .....	47
10.23 初期座標生成・ラウンド座標設定画面(ベース画面 B1053) .....	49
10.24 JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定-1画面(ベース画面 B1054) .....	51

10. 25	JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定-2画面(ベース画面 B1055)	52
10. 26	JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定-3画面(ベース画面 B1056)	53
10. 27	機構諸元設定画面(ベース画面 B1057)	54
10. 28	アラーム設定画面(ベース画面 B1075)	58
10. 29	ソフトリミット設定／原点設定画面(ベース画面 B1060)	59
10. 30	I/O パラメータ設定-1画面(ベース画面 B1058)	61
10. 31	I/O パラメータ設定-2画面(ベース画面 B1080)	62
10. 32	I/O パラメータ設定-3画面(ベース画面 B1081)	63
10. 33	I/O パラメータ設定-4画面(ベース画面 B1082)	64
10. 34	I/O パラメータ設定-5画面(ベース画面 B1083)	65
10. 35	I/O パラメータ設定-6画面(ベース画面 B1084)	66
10. 36	I/O パラメータ設定-7画面(ベース画面 B1085)	67
10. 37	I/O パラメータ設定-8画面(ベース画面 B1086)	68
10. 38	I/O パラメータ設定-9画面(ベース画面 B1087)	69
10. 39	I/O パラメータ設定-10画面(ベース画面 B1088)	70
10. 40	メンテナンス／NV メモリ画面(ベース画面 B1059)	71
10. 41	アラーム履歴画面(ベース画面 B1100)	72
11.	付録	74
11. 1	付録 A 直動製品の mm 設定やギヤードモーターの deg 設定について	74
11. 2	付録 A-1 ギヤードモーターの deg 設定について	75
11. 3	付録 A-2 FESTO 製の直動製品と AZ を組合わせて mm 設定にする場合について	76
11. 4	付録 B MEXE02 で、mm や deg 表示にする方法について	80
11. 5	付録 C タッチ音を消す方法について	85
12.	改定履歴	89

## 1. データ設定パネルのご利用について

データ設定パネルにインストールされた画面データや本取扱説明書などのファイルは、以下の各項に同意の上で、ご利用いただくものとします。

1. 当社が提供するファイルの知的財産権は、当社に帰属するものとします。
2. 当社が提供するファイルやそのファイルから抽出されるデータは、当社製品の仕様を保証するものではありません。あらかじめご了承ください。
3. 本データ設定パネルの画面は、いかなる場合においても、お客様のシステム全体の動作を保障するものではありません。
4. 本データ設定パネルの画面は、お客様の責任において、ご利用ください。
5. 本データ設定パネルの画面は、お客様の責任において改造をおこない使用することは可能ですが、お客様の責任において行ってください。
6. 本データ設定パネルの画面を改造する場合のお問合せに関しては、対応いたしかねますので、ご了承ください。
7. 本データ設定パネルの使用に付随または関連して生じる直接的な、または間接的な損失、損害等について、いかなる場合においても一切の責任を負いません。
8. 本データ設定パネルについて第三者からなされるいかなる権利主張に対しても一切の責任を負いません。
9. 改良のため、本データ設定パネルの画面および取扱説明書の内容を予告なく変更することがありますので、ご了承ください。
10. 当社が提供するファイルのご利用に当たりましては、必ず対象製品のユーザーズマニュアルおよび本取扱説明書で紹介している関連マニュアルをよくお読みいただくと共に、安全に対して十分に注意を払って正しい取扱いをしてください。

## 2. 注意事項

1. 当社製品の取扱いは、電気・機械工学の専門知識を持つ有資格者が行ってください。
2. 当社製品は、一般的な産業機器の機器組込み用として設計・製造されています。その他の用途には使用しないでください。この警告を無視した結果生じた損害の補償については、当社では一切その責任を負いませんので、あらかじめご了承ください。
3. 本取扱説明書の一部または全部を無断で転載、複写、複製することを禁止します。
4. 本取扱説明書に記載されている情報、回路、機器、および装置の利用に関して産業財産権上の問題が生じても、当社は一切の責任を負いません。
5. 当社製品の性能、仕様および外観は改良のため予告なく変更することがありますのでご了承ください。
6. 本データ設定パネルの画面および本取扱説明書の内容は、当社製品の性能・機能の向上などにより予告なしに変更することがあります。
7. 本取扱説明書に記載している他社製品名は推奨を目的としたもので、それらの製品の性能を保証するものではありません。当社は、他社製品の性能につきましては一切の責任を負いません。
8. 本取扱説明書には正確な情報を記載するように努めていますが、万一ご不審な点や誤り、記載もれなどにお気づきの点がありましたら、最寄りのお客様ご相談センターまでご連絡ください。

## 3. 商標

Orientalmotor は、日本その他の国におけるオリエンタルモーター株式会社の登録商標または商標です。本取扱説明書に記載されている製品名、会社名は各社の登録商標または商標です。

## 4. 概要

本データ設定パネルは、シュナイダーエレクトリックホールディングス株式会社(以下 Pro-face と呼ぶ)社製の表示器 GP-4116T(RS-422/485 タイプ)を使って、オリエンタルモーター株式会社製 AZ シリーズのモーターを操作することができます。

V4116T-AZ は、AZ シリーズを操作・設定できるように、予め画面をインストールした品名です。

この V4116T-AZ とオリエンタルモーター株式会社製 ステッピングモーター αSTEP アブソリュートセンサ搭載 AZ シリーズを Modbus RTU 通信で接続し、以下の内容をタッチパネルから簡単に行うことができます。

### 【本データ設定パネルを使ってタッチパネルで操作できる内容】

- ・位置決め運転、原点復帰運転(ZHOME)、連続運転(運転データ No.0 のみ)、インテグレーション運転
- ・ティーチング運転や AZ シリーズ特有の I/O イベント運転の設定と操作が可能
- ・運転データの編集は、256 ポイント(No.0~No.255)まで設定可能
- ・フィードバック位置モニタ、フィードバック速度モニタなどの各種ステータスマニタ
- ・AZ シリーズでよく使う主要パラメータの編集可能(パラメータの一部を抜粋)
- ・アラーム履歴画面
- ・編集した各種データを AZ シリーズのドライバの不揮発メモリに保存(NV メモリ保存)が可能

## 5. 表示器本体について

### 5. 1 表示器本体の内容について

本データ設定パネルは、シュナイダーエレクトリックホールディングス株式会社(以下 Pro-face と呼ぶ)社製の表示器に、AZ シリーズのモーターを操作する画面を予めインストールした製品になります。

本データ設定パネルは、以下の表示器を使っています。

### 【本データ設定パネルで使っている表示器について】

本データ設定パネル(V4116T-AZ)は、Pro-face の以下の製品を使っています。

GP4100 シリーズ 製品名 : GP-4116T  
型式 : PFXGP4116T2D

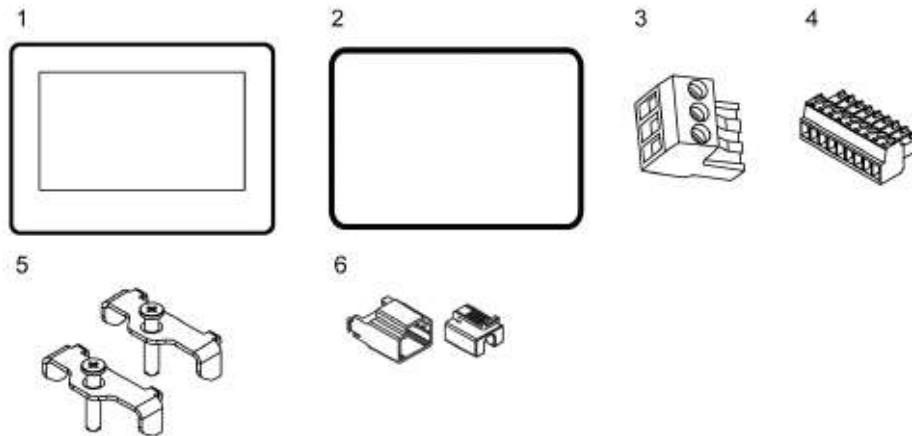
表示器本体については、Pro-face 社製を使っておりますので、表示器本体の『GP-4100 シリーズ カラーモデル ハードウェアマニュアル』も、ご参照ください。

表示器本体の『GP-4100 シリーズ カラーモデル ハードウェアマニュアル』については、Pro-face 社のホームページからダウンロードできます。

Pro-face URL : <https://www.proface.com/ja>

## 5. 2 梱包内容について

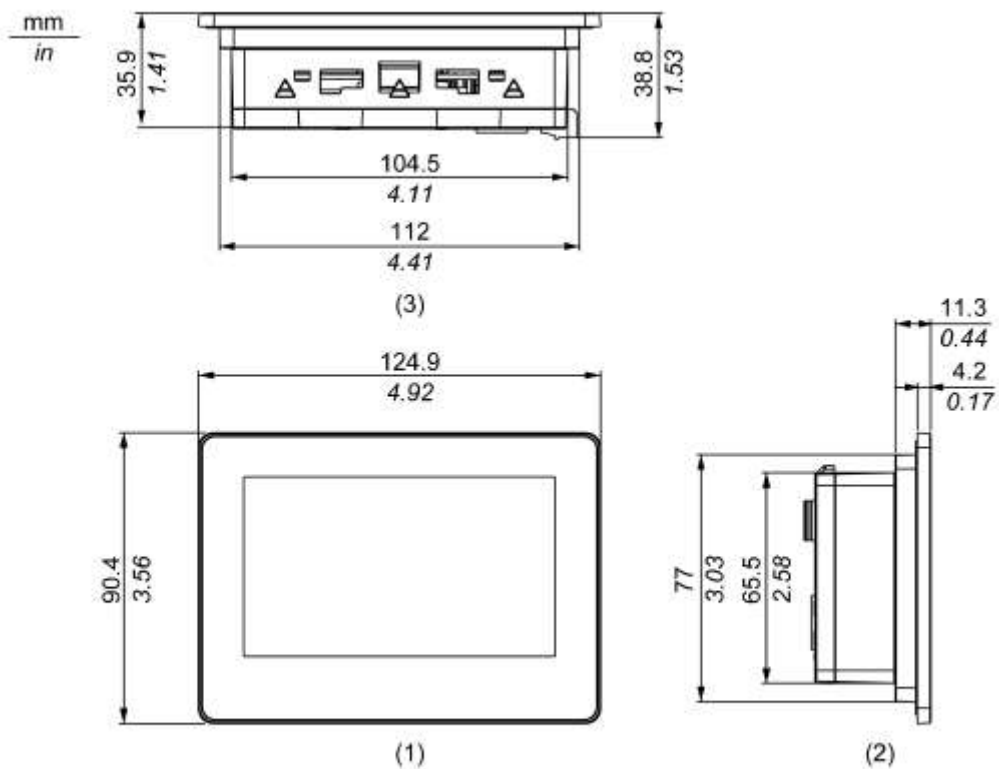
梱包箱には、以下のものが入っています。ご使用前に必ず確認してください。



- 1 GP-4100 シリーズカラーモデル : 1
- 2 防滴ガスケット : 1 (本体に装着)
- 3 DC 電源コネクタ : 1 (本体に装着)
- 4 COM I/F コネクタ : 1 (RS-232C、RS-422/485 タイプ用)
- 5 取り付け金具 : 2 (1 セット)
- 6 USB クランプ Type A (1 ポート) : 1
- 7 GP-4100 シリーズ カラーモデル 取扱説明書 : 1
- 8 安全に関する使用上の注意 : 1

## 5. 3 外形図

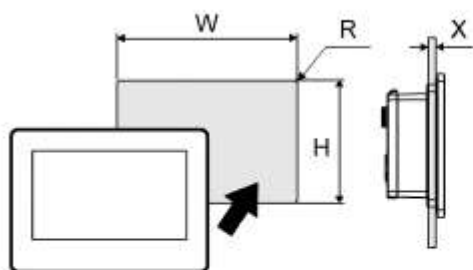
注記：外観図は第一角法で表記しています。



- 1 正面図
- 2 左側面図
- 3 底面図

## 5. 4 パネルカット寸法

パネルカット寸法に従って、取り付け穴を開けます。



カラーモデルの外観寸法に合わせてパネルをカットする場合

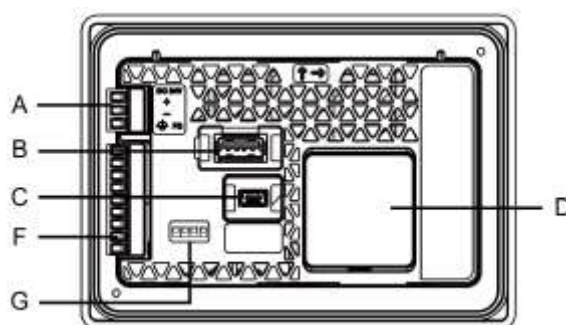
W	H	X	R
112.5 mm (+1/-0 mm) (4.43 in [+0.04/-0 in])	77.5 mm (+1/-0 mm) (3.05 in [+0.04/-0 in])	1.5...6 mm (0.06...0.24 in)	2...3 mm (0.08...0.12 in)

### 【補足】

パネル本体の取り付け条件やパネル取り付け手順の詳細内容については、Pro-face社の『GP-4100シリーズ カラーモデル ハードウェアマニュアル』をご参照ください。下記、URL からダウンロードできます。

URL : <https://www.proface.com/ja>

## 5. 5 各部の名称



- A : 電源コネクタ
- B : USB (Type A) インターフェイス
- C : USB (mini-B) インターフェイス
- D : RTC バッテリーセットカバー。RTC バッテリーセット(型式 PFXZGPRTC1)を RTC バッテリーセットカバーを開けたところに組み込みます。
- F : シリアルインターフェイス (RS-422/485)
- G : DIP スイッチ

## 5. 6 一般仕様

### 【電気仕様】

本データ設定パネルは、GP-4116T になります。

仕様		GP-4114T	GP-4115T GP-4115T3	GP-4116T	
電源	定格電圧	12...24 Vdc			
	電圧許容範囲	10.2...28.8 Vdc			
	許容瞬時停電時間	12 Vdc:1 ms 以下 24 Vdc:3 ms 以下			
	不調電流	USB 機器への供給電源をのぞいた場合	3.9 W 以下	3.4 W 以下	3.6 W 以下
		USB 機器への供給電源ありの場合	8.1 W 以下	7.5 W 以下	7.7 W 以下
突入電流	12 Vdc:20 A 以下 24 Vdc:40 A 以下				
絶縁耐力		1,000 Vac、20 mA 1 分間 (充電部端子と FG 端子間)			
絶縁抵抗		500 Vdc、10 MΩ 以上 (充電部端子と FG 端子間)			

### 【環境仕様】

物理的環境	使用周囲温度	0...50 °C (32...122 °F)*1
	保存周囲温度	-20...60 °C (-4...140 °F)
	使用および保存周囲湿度	10%...90% RH (結露のないこと、湿球温度 39 °C [102.2 °F] 以下)
	じんあい	0.1 mg/m <sup>3</sup> (10 <sup>-7</sup> oz/ft <sup>3</sup> ) 以下 (導電性塵埃のないこと)
	汚染度	汚染度 2
	腐食性ガス	腐食性ガスのないこと
	耐気圧 (使用高度)	800...1,114 hPa (海拔 2,000 m [6,561 ft] 以下)
機械的稼働条件	耐振動	JIS B 3502、IEC/EN 61131-2 準拠 5...9 Hz 片振幅: 3.5 mm (0.14 in) 9...150 Hz 定加速度: 9.8 m/s <sup>2</sup> X、Y、Z 各方向 10 サイクル (約 100 分間)
	耐衝撃性	JIS B 3502、IEC/EN 61131-2 準拠 147 m/s <sup>2</sup> 、X、Y、Z の方向に各 3 回
電氣的稼働条件	耐静電気放電	接触放電法: 6 kV (IEC/EN 61000-4-2 レベル 3)

\*1 USB (Type A) インターフェイスの出力電流が 0.25 ~ 0.5 A の場合、使用周囲温度は 0 ~ 45 °C (32 ~ 113 °F) です。

注記: 本製品のオプション品を使用する場合は、本製品に適用される特殊な状況や注意事項に対して仕様を確認してください。

### 大気質の条件

薬品が気化し、発散している空気や薬品が付着する場所での本製品の使用および保管は避けてください。

- 酸・アルカリ・その他塩類: 腐食による故障
- 有機溶剤類: 火災

### ⚠ 注意

#### 機器の不作動

パネルケースの内部に水や液状のものや金属や結線の端切れを入れないでください。  
上記の指示に従わないと、傷害または物的損害を負う可能性があります。



## 【設置仕様】

接地	機能接地：D種接地（SG-FG 共通）
冷却方式	自然空冷
保護構造 <sup>*1</sup>	IP65F、タイプ 1、タイプ 4X（室内専用）、タイプ 13 * パネル埋込時のフロント面
外観図	外観図と各部寸法（45 ページ）を参照してください。
パネルカット寸法	パネルカット寸法（54 ページ）を参照してください。
質量	0.22 kg (0.49 lb) 以下

\*1 本製品をパネルに取り付けたときのフロント部分に関する保護構造です。当該試験条件で適合性を確認していますが、あらゆる環境での使用を保証しているものではありません。特に試験に規定されている油であっても、長時間にわたり噴霧状態に本製品がさらされている場合や極端に粘度の低い切削油にさらされている場合などは、フロント部のシートのはがれにより油の侵入が発生することがあります。その場合は、別途対策が必要となります。

また、規定外の油でも同様の侵入やプラスチックが変形することがあります。本製品を使用する前にあらかじめご使用の環境をご確認ください。また、長時間使用した防滴ガスケットや一度パネル取り付けした防滴ガスケットはキズや汚れが付き、十分な保護効果を得られない場合があります。安定した保護効果を得るためには、防滴ガスケットの定期的な交換をお勧めします。

### ▲ 注意

#### 機器の損傷

- 本製品に油がこびり付かないようにしてください。
- 本製品のディスプレイを過剰な力や硬いもので押さないでください。ディスプレイが損傷する場合があります。
- また、タッチパネルはシャープペンやドライバーの先などの尖ったもので押さないでください。タッチパネルが損傷する場合があります。

上記の指示に従わないと、傷害または物的損害を負う可能性があります。

### ▲ 注意

#### 機器の損傷

機器を直射日光にさらさないでください。

上記の指示に従わないと、傷害または物的損害を負う可能性があります。

### 注記

#### 仕様に定められていない機器の保管と使用について

- 本製品は製品仕様に定める温度範囲内の場所に保管してください。
- 本製品の通気孔を塞がないでください。

上記の指示に従わないと、物的損害を負う可能性があります。

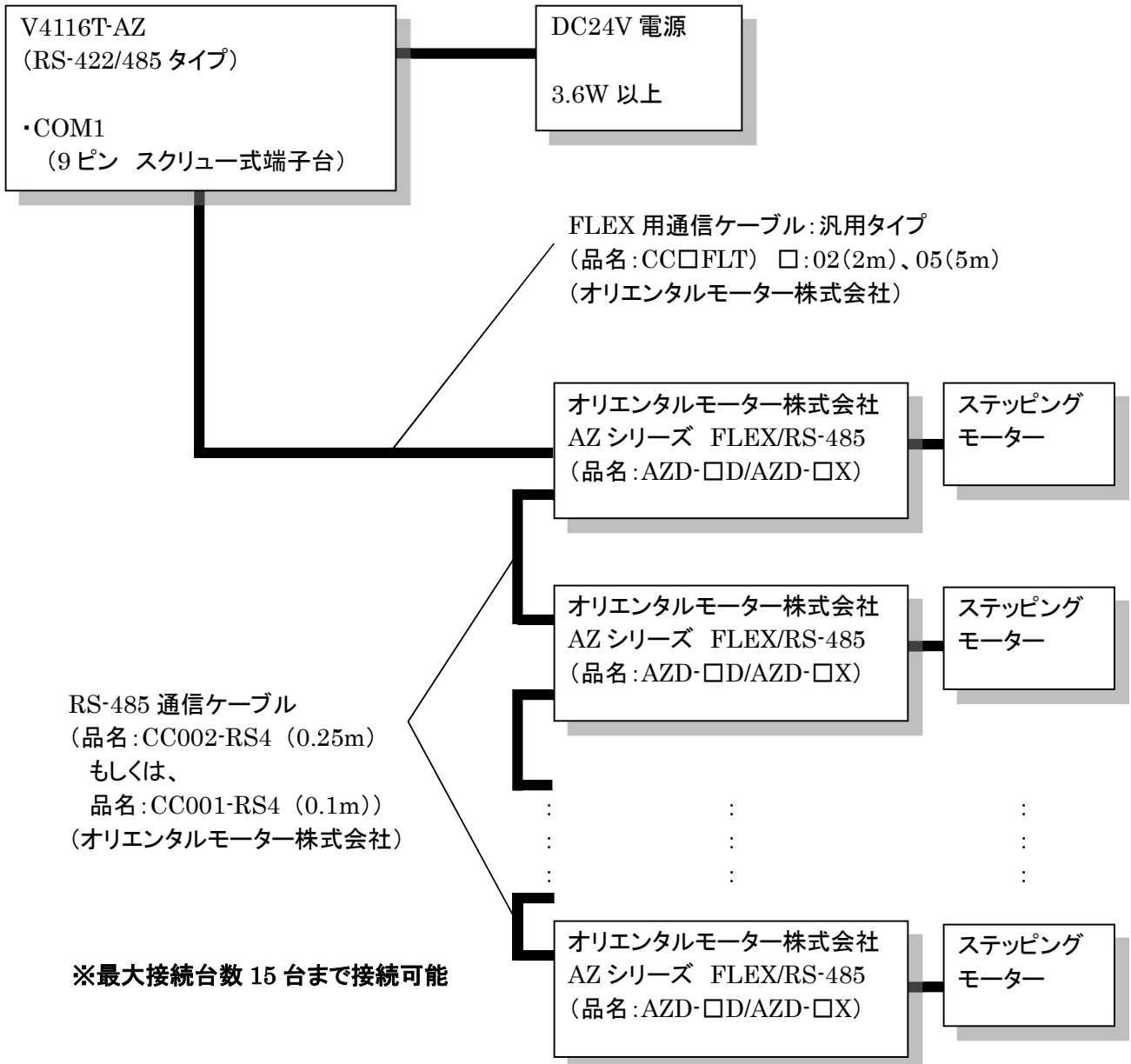
### 注記

#### 防滴ガスケットの経年劣化

- 安定した防塵・防滴効果を得るために、防滴ガスケットは必要に応じて定期的に点検してください。
- 防滴ガスケットの定期的（年 1 回、またはキズや汚れが目立ってきた場合など）な交換をお勧めします。

上記の指示に従わないと、物的損害を負う可能性があります。

## 6. システム構成



## 7. 対象機種について

### 7. 1 Pro-face 製タッチパネルの対象機種と作画ソフトウェアのバージョンについて

本データ設定パネル(V4116T-AZ)は、GP4100 シリーズの『RS-422/485 タイプ』に対応しております。

- ・GP-4116T のみ対応 …… 4.3 型ワイド、480×272 ドット

#### 【注意事項】

本データ設定パネル(V4116T-AZ)は、AZ 専用ツールとして、予めタッチパネルにインストールしているため、パスワードロックをかけています。

パスワードロックのため、タッチパネルから画面の吸出し、または、上書き・編集などが行えません。

予めご理解とご了承をお願いいたします。

本データ設定パネルの画面は、以下の作画ソフトウェア、およびバージョンにて作成しています。記載したバージョンと同等、またはそれ以降のバージョンの作画ソフトウェアを使用してください。

- ・GP-Pro EX Version 4.08.100

### 7. 2 オリエンタルモーター製 AZ シリーズの対象機種について

本データ設定パネルは、AZ シリーズの以下の機種に対応しております。

- ・AZ シリーズ FLEX 位置決め機能内蔵タイプ
- ・AZ シリーズ RS-485 通信付きパルス列入力タイプ

AZ シリーズのドライバの電源入力は、AC 電源入力でも DC 電源入力でも、どちらでも対応可能です。また、AZ シリーズを搭載した電動アクチュエータも、本データ設定パネルから操作が可能です。

オリエンタルモーター製の AZ シリーズを搭載した電動アクチュエータに関しては、タッチパネルで自動的に、mm や deg に単位変換した値になります。

また、電動アクチュエータ等のメカ機構を使う場合は、必ず、オリエンタルモーター製のパソコン設定ソフト MEXE02 で、バッテリーレスアプソのセンサ情報である『ABZO センサの固定値』パラメータをドライバにコピーして、リカバリーデータのファイルを作成してください。

EAS/EZS/EZSH シリーズ、EAC シリーズ、DR/DRS2 シリーズ、DG II シリーズ以外の AZ 搭載商品については、電子ギヤ設定を変更してから、本データ設定パネルをお使いください。

ただし、『ラック・ピニオンシステム L シリーズ』については、本データ設定パネルの推奨外です。

#### 【注意事項】

本データ設定パネルは、『L シリーズ』には、対応していません。

## 8. 結線図について

### 8. 1 V4116T-AZ の電源ケーブルの接続方法について

#### DC 電源ケーブルの準備

- 接地線には電源線と同じかそれ以上の太さの線を使用してください。
- 電源用のケーブルにアルミニウム電線を使用しないでください。
- より線を使用する場合、芯線のよじりが適切でないと、芯線のヒゲ線同士またはヒゲ線と隣の電極とが短絡するおそれがあります。
- 芯線の種類は単線またはより線です。
- 温度定格が 75 °C (167 °F) 以上の銅芯線を使用してください。

電源ケーブルの太さ	0.75...1.5 mm <sup>2</sup> (AWG 18...16)
芯線の状態	単線またはより線
芯線の長さ	

#### DC 電源コネクタ仕様

	接続端子	配線
<p>1 挿入方向</p>	+	12...24 Vdc
	-	0 Vdc
	FG	本製品の筐体に接続されている接地用端子

#### 電源ケーブル接続方法

手順	手順内容
1	通電されていないことを確認します。
2	定格電圧を確認し、電源部の「DC24 V」と書かれたシールをはがします。
3	本製品の電源コネクタ（プラグ）を取り外します。
4	電源ケーブルの被覆をはがして電源コネクタに接続します。 <b>注記：</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>● マイナスドライバー（サイズ 0.4 X 2.5）を使用して端子ネジを締めます。ネジに必要な締め付けトルクは 0.22 ~ 0.25 N・m (1.95 ~ 2.2 lb-in) です。</li> <li>● ケーブル接続ははんだメッキしないでください。高温で本製品を破損する、あるいは出火のおそれがあります。</li> </ul>
5	電源コネクタ（プラグ）を本製品に取り付けます。



## ⚠ ⚠ 危険

### 感電、爆発、閃光アークの危険性

- システムのカバーまたは部品を取り外す前、および付属品、ハードウェア、またはケーブルの取り付け / 取り外しの前に、装置のすべての電源を外してください。
- 本製品の電力端子に配線を行う前に電源が供給されていないことを確認してください。
- 電源オフの確認は、必ず正しい定格の電圧検出装置を使用し、電源が供給されていないことを確認してください。
- 本製品に電源を入れる前に、システム内のすべてのカバーおよび部品を取り付けて固定してください。
- 本製品を使用する際には、必ず指定の電圧をご使用ください。本製品は 12 ~ 24 Vdc の電源を使用するように設計されています。電源を入れる前に、デバイスに DC 電源が供給されているかを常に確認してください。
- 本製品には電源スイッチがないため、ブレーカーを取り付けてください。
- 本製品の FG 端子を必ず接地してください。

上記の指示に従わないと、死亡または重傷を負うことになります。

### 注記：

- SG ( 信号接地 ) と FG ( 機能接地 ) は本製品内部で接続されています。
- FG 端子を接続する場合はアースに落としてあるかを確認してください。本製品に接地が施されていないと、電磁妨害 (EMI) がひどくなることがあります。

### 【補足】

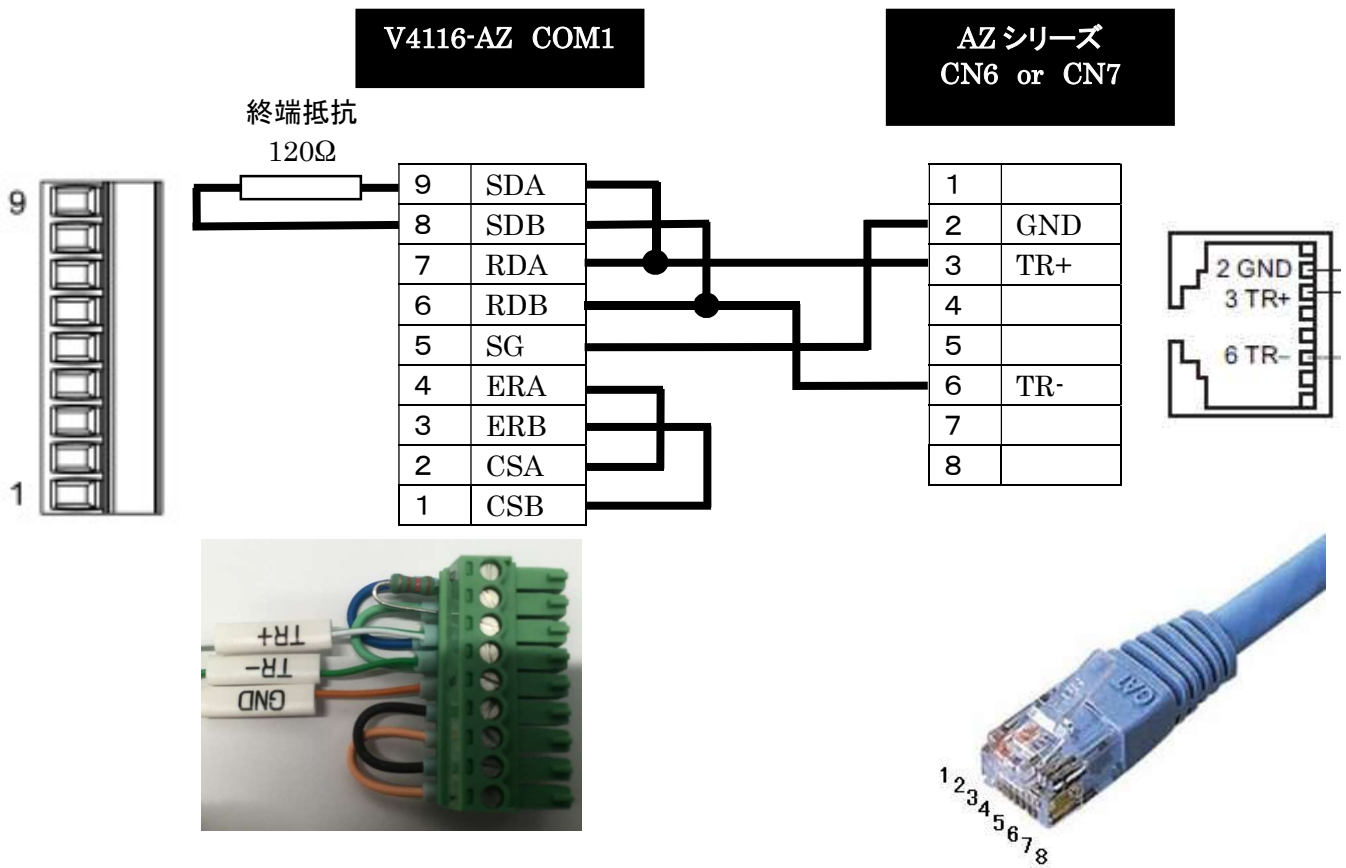
パネル本体の詳細内容については、

Pro-face 社の『GP-4100 シリーズ カラーモデル ハードウェアマニュアル』をご参照ください。

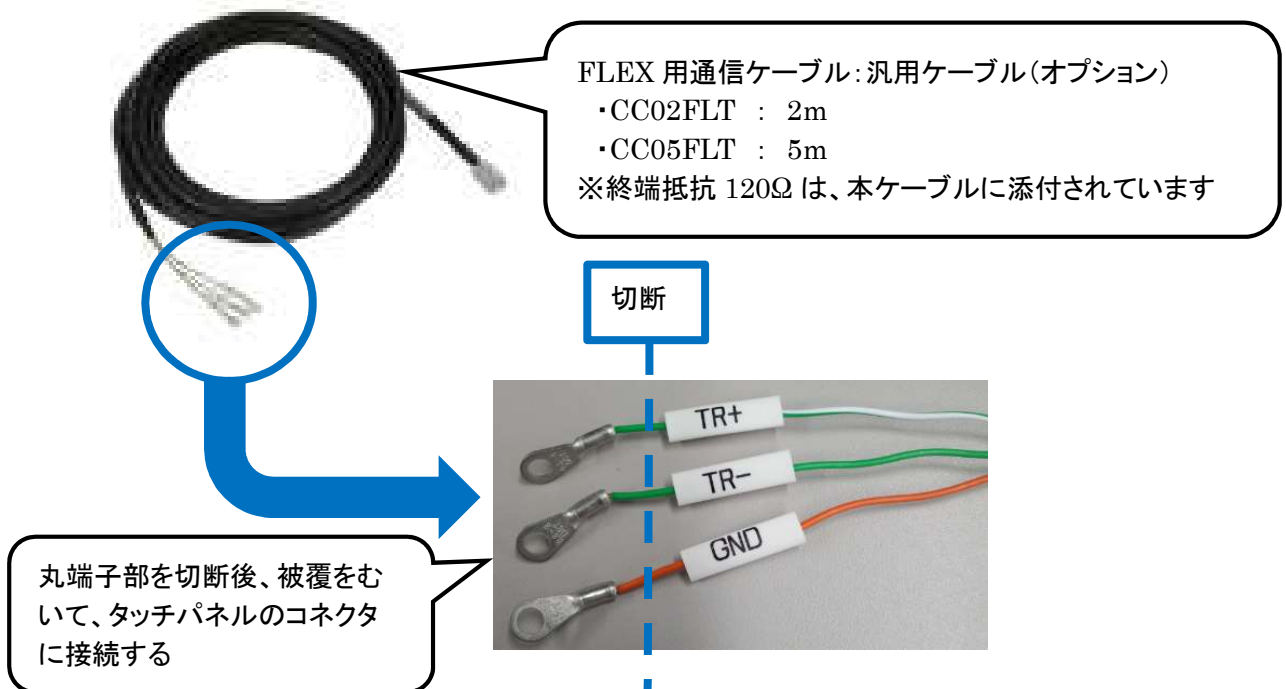
下記、URL からダウンロードできます。

URL : <https://www.proface.com/ja>

8. 2 V4116T-AZ と AZ シリーズの結線図について  
 V4116T-AZ と AZ シリーズの接続結線図は、下記の通りです。



タッチパネルと AZ ドライバ間で、  
 FLEX 通信ケーブル(下記)を仕様する場合、  
 丸端子部を切断して、ご使用ください。



## 9. ドライバの設定について

### 9. 1 ドライバのスイッチ設定

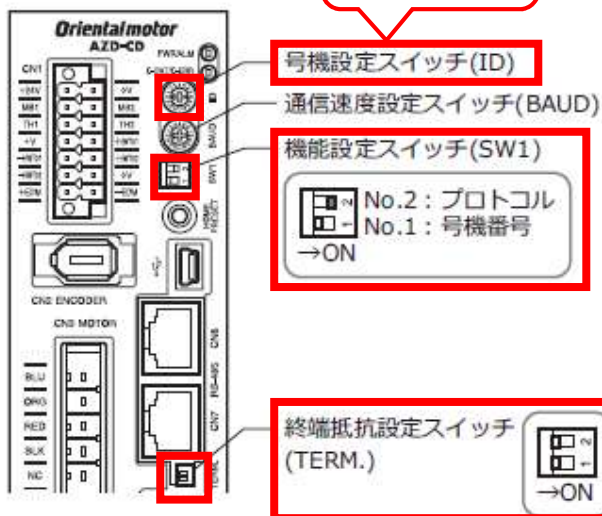
AZドライバのスイッチ設定は下表を元に設定します。

なお、本データ設定パネルの通信速度は、すでに、115200bps に設定されています。

項目	設定値	備考
号機設定スイッチ(ID)	ID=1 (必ず設定してください)	接続するドライバごとに値を変更
終端抵抗設定スイッチ	【AC 電源ドライバの場合】 終端抵抗設定スイッチ(TERM.)の No.1、No.2を両方とも ON  【DC 電源ドライバの場合】 機能設定スイッチ(SW1)の No.3、No.4を両方とも ON	最終端のドライバのみ終端抵抗を ON に設定する  それ以外のドライバは、OFF に 設定する
プロトコル (SW1 の No.2)	【FLEX 位置決め機能内蔵タイプ】 SW1-No.2=ON に変更する  【RS-485 通信付きパルス列タイプ】 SW1-No.2=ON のまま (初期値のまま、OK)	機能設定スイッチ(SW1)の No.2 の プロトコルを ON にして、Modbus RTU モードを選択する
通信速度設定スイッチ (BAUD)	【FLEX 位置決め機能内蔵タイプ】 BAUD=7 (115,200bps)  【RS-485 通信付きパルス列タイプ】 BAUD=4 (115,200bps)	どちらのタイプも 初期値のまま、OK

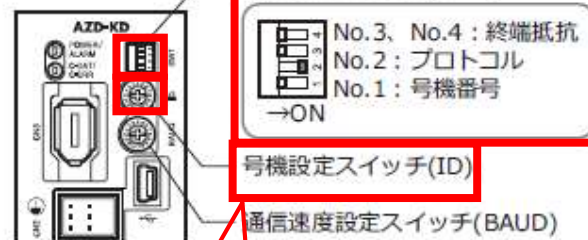
ID=1  
を必ず  
設定※

#### ■ AC電源ドライバ



ID=1 を  
必ず設定※

#### ■ DC電源ドライバ



ID=1 を  
必ず設定※

※ドライバが、2台以上ある場合は、ID 設定を重複させないでください。  
※タッチパネルと接続する場合は、ID=0 を設定しないでください。

## 9. 2 ドライバの I/O パラメータ設定

タッチパネルは、AZ ドライバのネットワーク I/O (Remote-I/O 機能選択 (R-I/O)) を使用して、動作を実行します。

Remote-I/O 機能選択 (R-I/O) の設定が下記の通りになっていることが前提で動作します。

本データ設定パネルは、AZ ドライバが初期値状態で動作するように設計されています。

初期値から変更している場合は、下記の通りに設定し直してください。

下表の『設定内容』で、『任意』になっているものは、本データ設定パネルでは使用していません。

自由に信号を割り当てて、ご使用することができます。

### ■R-IN 信号

R-IN 信号名	設定内容	タッチパネルでの動作内容
R-IN0 入力機能選択	任意	
R-IN1 入力機能選択	任意	
R-IN2 入力機能選択	任意	
R-IN3 入力機能選択	任意	
R-IN4 入力機能選択	ZHOME	高速原点復帰運転を実行
R-IN5 入力機能選択	STOP	モーターを停止
R-IN6 入力機能選択	FREE	モーターの励磁解放
R-IN7 入力機能選択	任意	
R-IN8 入力機能選択	D-SEL0	位置決め運転を実行
R-IN9 入力機能選択	任意	
R-IN10 入力機能選択	任意	
R-IN11 入力機能選択	任意	
R-IN12 入力機能選択	FW-JOG-P	インテグレーション運転を実行
R-IN13 入力機能選択	RV-JOG-P	
R-IN14 入力機能選択	FW-POS	連続運転を実行
R-IN15 入力機能選択	RV-POS	ただし、データ No.0 のみ

位置決め運転は、D-SEL0 信号を使って位置決め運転を開始しています。  
それに伴い、運転データ No. の選択は、D-SEL0 No. 選択パラメータにて、運転データ No. をセットしています。

### ■R-OUT 信号

R-OUT 信号名	設定内容
R-OUT0 出力機能選択	任意
R-OUT1 出力機能選択	任意
R-OUT2 出力機能選択	任意
R-OUT3 出力機能選択	任意
R-OUT4 出力機能選択	任意
R-OUT5 出力機能選択	任意
R-OUT6 出力機能選択	任意
R-OUT7 出力機能選択	ALM-A
R-OUT8 出力機能選択	任意
R-OUT9 出力機能選択	任意
R-OUT10 出力機能選択	任意
R-OUT11 出力機能選択	任意
R-OUT12 出力機能選択	任意
R-OUT13 出力機能選択	任意
R-OUT14 出力機能選択	任意
R-OUT15 出力機能選択	任意

R-OUT は、R-OUT7 の ALM-A (アラーム出力) のみを使っています。

この R-OUT7 (ALM-A) のビットは、タッチパネル上では、アラームリセットボタン (RST ボタン) のランプ機能としてのみ使っています。  
ドライバがアラーム発生した時に、タッチパネル上のアラームリセットボタン (RST ボタン) が赤く点灯します。

従って、R-OUT7 に ALM-A 以外の信号を割り付けた場合は、アラーム発生以外でも赤点灯する場合がありますので、ご注意ください。



### 9. 3 AZ シリーズ搭載 電動アクチュエータを使う場合（リカバリーデータの作成）

AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータを使う場合は、事前に、オリエンタルモーター製のパソコン設定ソフト MEXE02 で、『ABZO センサの固定値』パラメータをドライバにコピーし、リカバリーデータファイルを作成する必要があります。

『ABZO センサの固定値』パラメータをドライバにコピーする方法やリカバリーデータファイルを作成する方法の詳細については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。

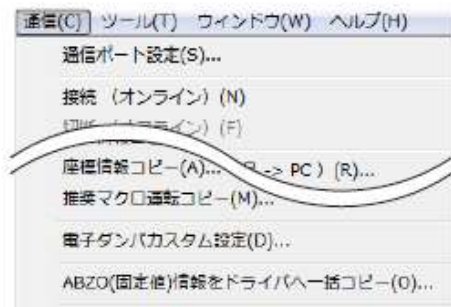
#### 【注意事項】

『ABZO センサの固定値』パラメータをドライバにコピーせずに、本データ設定パネルにて、AZ シリーズのパラメータを変更すると、パラメータによっては、電子ギヤ設定などが変更されてしまい、期待通りの移動量や速度が望めなくなります。

AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータを使う場合は、必ず、『ABZO センサの固定値』パラメータをドライバにコピーし、かつ、リカバリーデータファイルの作成をお願いいたします。

### ■ABZO センサの固定値(パラメータ)をドライバにコピーする手順

1. MEXE02の[通信]メニューをクリックし、「ABZO(固定値)情報をドライバへ一括コピー」を選択します。
2. コピーの終了後、ドライバの電源を再投入します。  
コピーした値が反映されます。
3. ユニット情報モニタ画面で、コピーした値が反映されているか確認します。



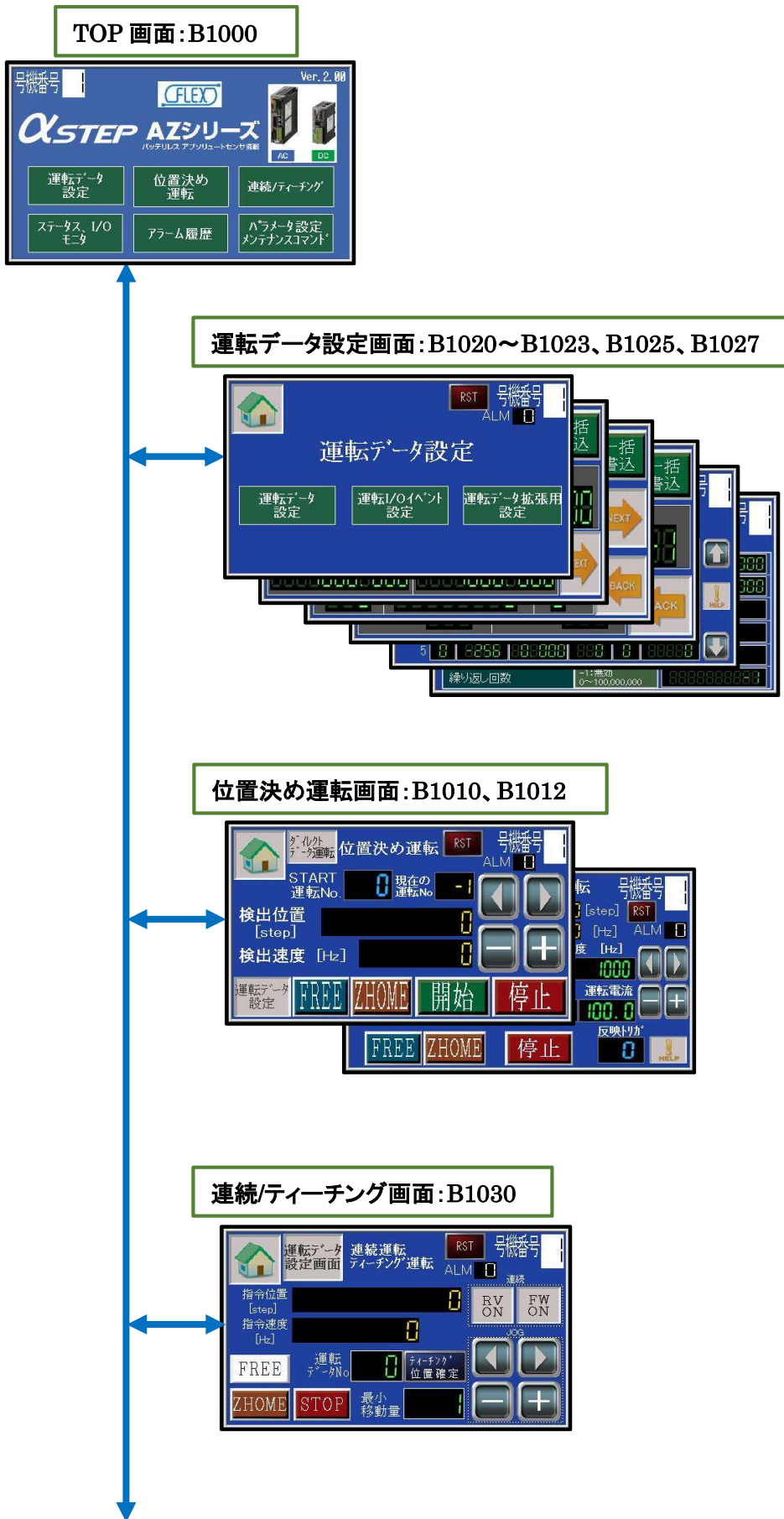
モーター		機構		ドライバ	
ユーザー名称					
製品名称	AZM46AK	EASM4XD030AZAK		AZD-KD	
機種	RZ11354602	RZ81H17601		QZ41323101	
CPU	A461	D-IN[0-3]	D-IN	分解能	1200 [P/R]
Ver.	3.10	Comm. I/F(1st)	USB	分解能増数	0
PID	3020 h	Comm. I/F(2nd)	485	ROUND処理	有効
SID	0000 h	Comm. I/F(3rd)	-	ROUND範囲	2160000 [step]
Series (Mech.)	2101 h	POW-TYPE	DC24	ROUND上限	1079999 [step]
Model (Mech.)	000C h	ABZO接続	有り	ROUND下限	-1080000 [step]
採用多回転量	-	SW-Mode	485	ROUNDオフセット	1080000 [step]
ドライバ動作モード	-	ROTSW(Current/ID)	15	RS485-Mode	Modbus
Parameter Rev.	0001 h	ROTSW(Fl./Baud)	4	RS485-ID	15
Hardware Ver.	-	DIP2(PLS/PROT)	ON	RS485-Baud	115200 [bps]
制御電源投入回数	1268 [times]	DIP1(Res./IDEX)	OFF		
主電源投入回数	996 [times]				
主電源通電時間	52129 [min]				

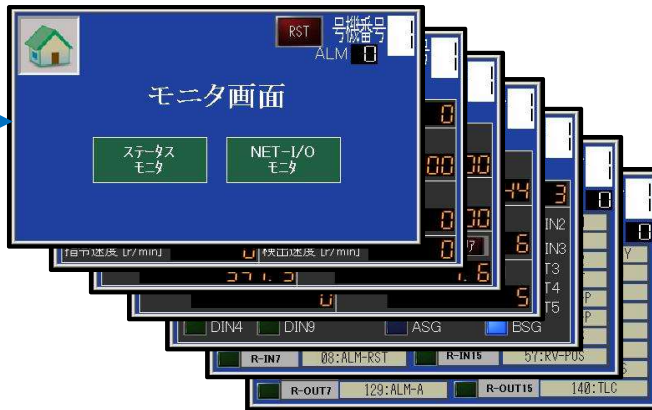
	実行 (採用値)	ドライバパラメータ	ABZO (固定値)
機構諸元設定		ABZO	ABZO設定を優先
電子ギヤA	5	5	5
電子ギヤB	6	6	6
モーター回転方向	+側=CW	+側=CW	+側=CW
機構形状	mm	mm	mm
機構リード	12 [mm]	12 [mm]	12 [mm]
機構ストローク	300 [mm]	300 [mm]	300 [mm]
電磁ブレーキ	無し		無し
ギヤ比設定		ドライバパラメータ	
ギヤ比	1.00	1.00	1.00
初期座標生成:ラウンド座標設定	ABZO	ABZO設定を優先	設定有り
初期座標生成:ラウンド設定範囲	1800.0 [rev]	1800.0 [rev]	1800.0 [rev]
初期座標生成:ラウンドオフセット比率設定	50.00 [%]	50.00 [%]	50.00 [%]
初期座標生成:ラウンドオフセット値設定	0.00 [mm]	0.00 [mm]	0.00 [mm]
ラウンド(RND)設定	有効	有効	有効
RND-ZERO出力用RND分割数	1800	1800	1800
機種ユニットパラメータ	無効	ABZO設定に従う	

# 10. 画面内容について

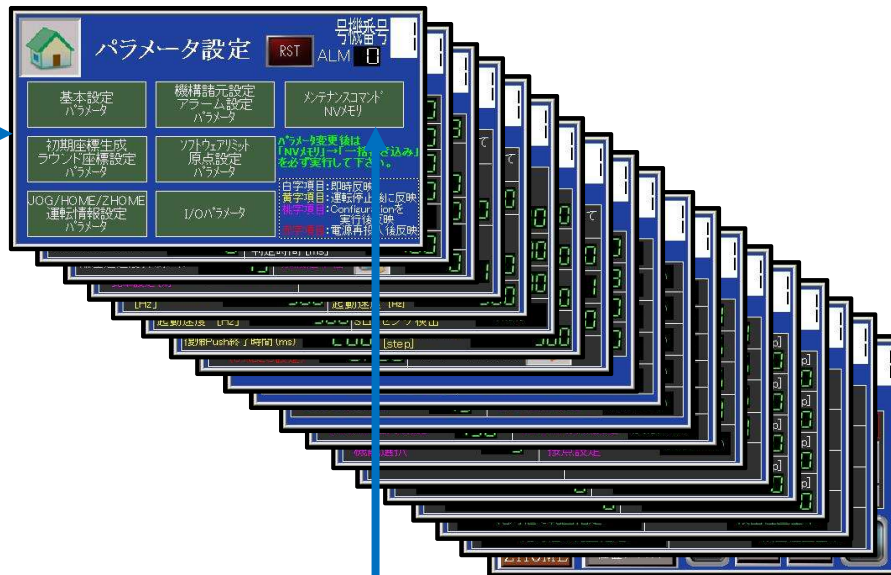
## 10. 1 画面遷移図



ステータスモニタ画面 : B1039~B1041、B1061~B1064



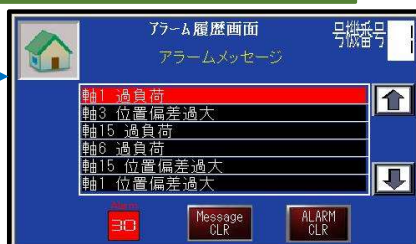
パラメータ設定画面 : B1050~B1058、B1060、B1075、B1080~B1088



メンテナンス画面 : B1059



アラーム履歴画面 : B1100





### ■概要

トップ画面です。ここから各種画面に移行できます。

また、『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。

『号機番号』は、1～15 内で、選択します(最大接続台数は、15 台まで)。

また、未接続のドライバの号機番号を選択すると、Modbus 通信が出来なくなり、タッチパネル画面下部に通信エラーのメッセージが表示されます。

もし、誤って未接続のドライバの号機番号を選択した場合は、タッチパネルの電源を入れ直してください。

### ■詳細内容

[1] 操作したいドライバの号機番号を選択することができます。設定範囲は、1～15までです。

他の画面でも同様に機能します。

[2] ここから各種画面に移行します。

[3] 本データ設定パネルのバージョンになります。

### 【注意事項】：『号機番号』の選択における注意点について

未接続のドライバの『号機番号』を選択すると、Modbus 通信が出来なくなり、タッチパネル画面下部に通信エラーのメッセージが表示されます。

通信エラーのメッセージが表示されると、画面操作が出来なくなります(画面の反応が非常に鈍くなります)。

もし、誤って未接続のドライバの号機番号を選択した場合は、タッチパネルの電源を入れ直してください。

### 【参考事項】：AZ シリーズの機能編のマニュアルをダウンロードしてください

AZ シリーズの運転機能、運転データ内容、パラメータ内容の詳細については、オリエンタルモーター社の『AZ シリーズ 機能編』のマニュアルをご参照ください。

下記、URL からダウンロードできます。

URL : <https://www.orientalmotor.co.jp/>

### 10. 3 各画面で共通する内容について



#### ■概要

各画面で共通する操作内容について説明します。ここでは、一例として、『機構諸元設定』の画面で説明します。

#### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 先頭のグループ画面に戻ります。  
『ステータス、I/O モニタ』もしくは、『パラメータ設定』画面に戻ります。
- [3] サブウィンドウを表示します。  
『Configuration コマンド』や『一括書き込み(NV メモリ保存)コマンド』を操作する画面を表示します。
- [4] サブウィンドウを表示します。  
表示されたウィンドウの内容に従って、『一括書き込み(NV メモリ保存)コマンド』を実行後、必ずドライバの電源を再投入してください。  
ドライバの電源を再投入することで、設定したパラメータが反映されます。
- [5] 操作したいドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。  
未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。  
画面操作が出来なくなります。誤って選択した場合は、タッチパネルの電源を再投入してください。

#### ■その他の画面で使われているアイコンについて



- [1] HELP ウィンドウを表示します。主にパラメータの設定値の説明ウィンドウを開きます。
- [2] 前の画面に移行します。
- [3] 次の画面に移行します。

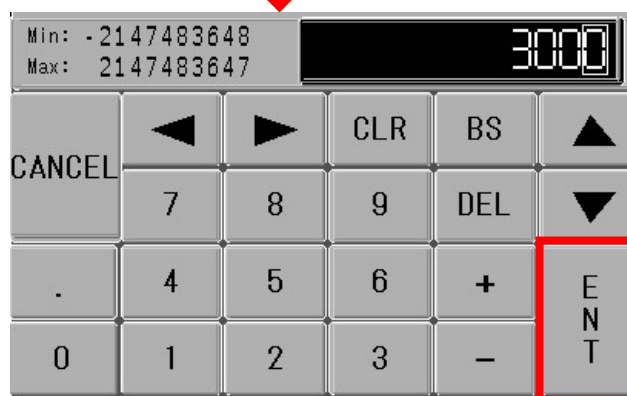


### ■数値入力について

数値を入力するには、数字のところをタッチすると、テンキーが表示されますので、テンキーにて数値を入力してください。



入力したい数値をタッチすると、  
下記のように、テンキーが表示されます。



数値を入力後、  
『ENT』で  
決定します。

- ENT : 数値を入力後、『ENT』で決定されます
- CANCEL : 数値入力をキャンセルします
- CLR : 数値をゼロクリアします

## 10. 4 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)



### ■概要

位置決め運転画面です。タッチパネル上のボタンをタッチすることで、各種運転を実行します。また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] ダイレクトデータ運転の画面に移行します。詳細は次ページ以降を参照してください。
- [2] 位置決め運転の運転データ No.を選択します。  
選択できる運転データ No.の範囲は、No.0～No.255 までです。  
設定した値は、AZドライバの D-SEL0 No.選択パラメータに格納されます。
- [3] モーターが検出している位置を表示しています(フィードバック位置をモニタ)。
- [4] モーターが検出している速度を表示しています(フィードバック速度をモニタ)。
- [5] 運転データ設定の画面に移行します。詳細は次ページ以降を参照してください。
- [6] モーターの励磁を遮断します。電磁ブレーキ付きモーターの場合は、電磁ブレーキも解放します。
- [7] ZHOME(高速原点復帰運転)を実行します。
- [8] 位置決め運転を実行します。[2]の START 運転 No.で選択した No.で位置決め運転を実行します。  
AZドライバに対しては、R-IN8 の D-SEL0 入力を ON しています。
- [9] 運転中のモーターを停止させます。
- [10] 運転中の運転データ No.を表示します。運転データを使用しない運転では、-1 が表示されます。  
例えば、ZHOME 運転など。
- [11] アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- [12] 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。
- [13] 運転データ No.0 の速度で、マイナス方向(逆転)に連続運転を実行します※<sup>1</sup>
- [14] 運転データ No.0 の速度で、プラス方向(正転)に連続運転を実行します※<sup>1</sup>
- [15] プラス方向のインテグレーション運転を実行します※<sup>2</sup>
- [16] マイナス方向のインテグレーション運転を実行します※<sup>2</sup>

※1、2の注意事項は、次ページを参照してください。

※1 ボタンを押している間のみ連続運転を実行します。

オルタネイト動作(自己保持動作)で、連続運転をしたい場合は、『連続/ティーチング画面』で行えます。

詳細は、『10.6 章 連続/ティーチング画面 (ベース画面 B1030)』を参照してください。

本データ設定パネルでは、運転データ No.0 の速度でしか連続運転が出来ません。

連続運転の速度は、1速のみになります。

連続運転の速度変更は、運転データ No.0 の速度を変更してください。

※2 インチング運転に関するパラメータは、以下パラメータを使用しています。

下記パラメータを変更する場合は、当社の PC 専用ソフト MEXE02 をご使用頂くか、または、

タッチパネル上から下記のパラメータを変更してください。

パラメータ名	初期値
JOG/HOME/ZHOME 運転 指令フィルタ時定数	1 [ms]
JOG/HOME/ZHOME 運転 運転電流	1000 [%] (1=0.1 %)

パラメータ名	初期値
(JOG)移動量	1 [step]
(JOG)運転速度	1000 [Hz]
(JOG)加減速	1,000,000 [kHz/s] (1=0.001 kHz/s)
(JOG)起動速度	500 [Hz]

また、AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータをお使いの場合は、上記パラメータを変更する前に、

下記のパラメータを『マニュアル設定』に変更後、『一括書き込み』ボタンで、ドライバに保存後、

ドライバの電源再投入が必要になります。

パラメータ名	初期値
JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定	ABZO 設定



**【注意事項】** : AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータをご使用する上での注意点について

AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータをお使いの場合は、『JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定』  
パラメータを『ABZO 設定』→『マニュアル設定』に変更してください。

また、パラメータ変更後、『一括書き込み』ボタンで、ドライバに保存後、ドライバの電源を再投入してください。

このパラメータを『マニュアル設定』に変更しないと、『(JOG)移動量』パラメータなどの値が有効になりません。



## 10.5 ダイレクトデータ運転画面（ベース画面 B1012）



### ■概要

ダイレクトデータ運転画面です。タッチパネル上で、運転データを設定し、モーターを動かすことができます。ダイレクトデータ運転の機能や使い方については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] 位置決め運転画面（ベース画面 B1010）に戻ります。
- [2] ダイレクトデータ運転の運転データを設定します。  
ダイレクトデータ運転の詳細については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。

名称	内容
運転 No.	ダイレクトデータ運転で使用する運転データ No.を選択します。選択できる運転データ No.の範囲は、No.0～No.255 までです。
方式	ダイレクトデータ運転の運転方式を選択します。設定値の詳細については、『HELP』ボタン（H1）をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。
位置 [指令単位]	ダイレクトデータ運転の目標位置（移動量）を設定します。設定単位は、step（パルス）、mm、deg になります。
速度 [指令単位]	ダイレクトデータ運転の運転速度を設定します。設定単位は、Hz、mm/s、deg/s になります。
起動・変速レート [指令単位]	ダイレクトデータ運転の起動・変速レート（加速レート）を設定します。設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。
停止レート [指令単位]	ダイレクトデータ運転の停止レート（減速レート）を設定します。設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。
運転電流 [%]	ダイレクトデータ運転の運転電流を設定します。設定単位は、%になります。

- [3] モーターが検出している位置、速度を表示しています。
  - ・FB 位置：モーターが検出している位置を表示しています（フィードバック位置をモニタ）。
  - ・FB 速度：モーターが検出している速度を表示しています（フィードバック速度をモニタ）。
- [4] ダイレクトデータ運転の反映トリガを設定します。  
設定値の詳細については、『HELP』ボタン（H2）をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。

[G1]、[G2]、[G3]は、『10.4 章 位置決め運転画面（ベース画面 B1010）』で説明した内容と同じです。

- ・FREE : モーターの励磁を遮断します。  
電磁ブレーキ付きモーターの場合は、電磁ブレーキも解放します。
- ・ZHOME : ZHOME(高速原点復帰運転)を実行します。
- ・停止 : 運転中のモーターを停止させます。
- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。
- ・◀ボタン : 運転データ No.0 の速度で、マイナス方向(逆転)に連続運転を実行します※<sup>1</sup>
- ・▶ボタン : 運転データ No.0 の速度で、プラス方向(正転)に連続運転を実行します※<sup>1</sup>
- ・+ボタン : プラス方向のイン칭ング運転を実行します。
- ・-ボタン : マイナス方向のイン칭ング運転を実行します。

※1 ボタンを押している間のみ連続運転を実行します。

オルタネイト動作(自己保持動作)で、連続運転をしたい場合は、『連続/ティーチング画面』で行えます。

詳細は、『10.6 章 連続/ティーチング画面（ベース画面 B1030）』を参照してください。

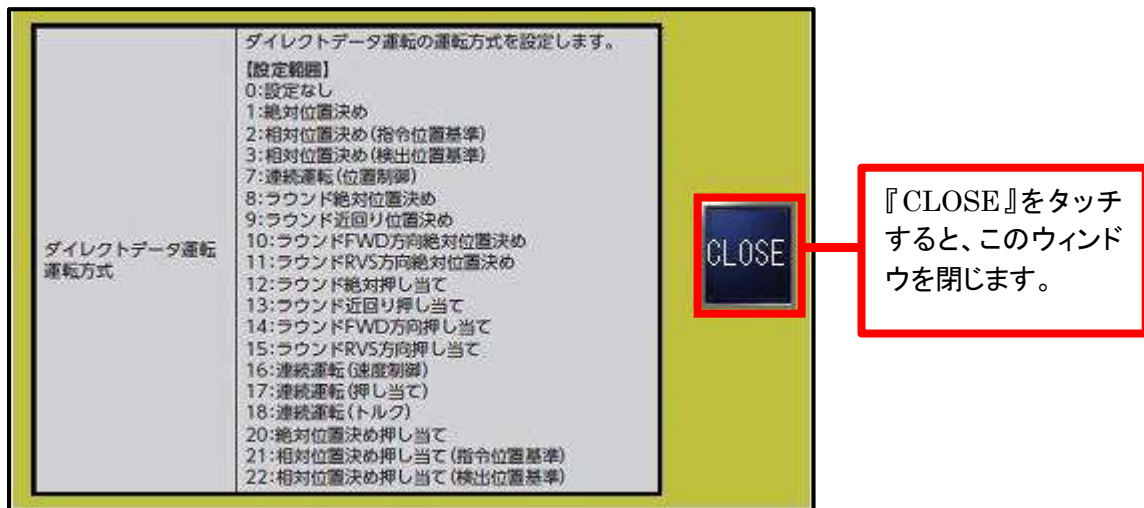
本データ設定パネルでは、運転データ No.0 の速度でしか連続運転が出来ません。

連続運転の速度は、1速のみになります。

連続運転の速度変更は、運転データ No.0 の速度を変更してください。

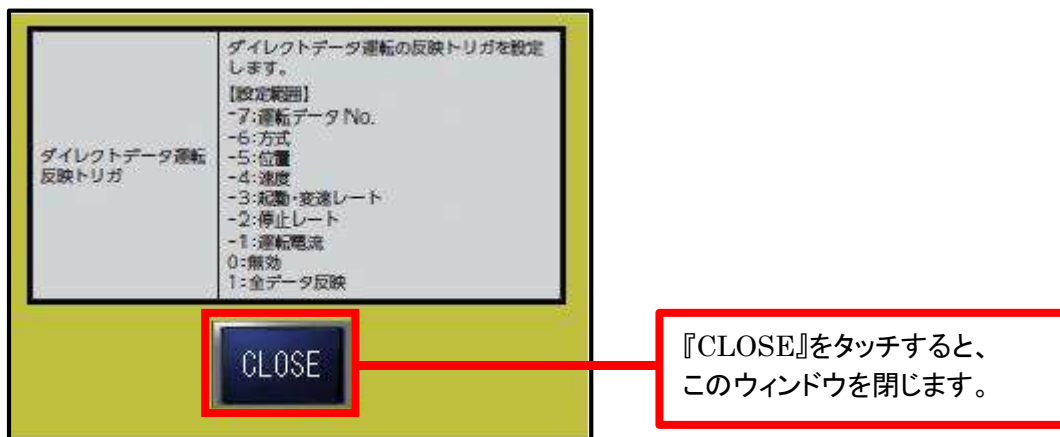
[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

内容を確認して設定値を選択してください。



[H2] 『HELP』ボタン(H2)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

内容を確認して設定値を選択してください。



## 10.6 連続/ティーチング画面 (ベース画面 B1030)



### ■概要

連続/ティーチング画面です。主にティーチング用として活用する画面です。

右上の方にある『連続』の枠にあるボタンにて、連続運転を継続します。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] 運転データ設定-1 画面(ベース画面 B1021)に移行します。詳細は次ページ以降を参照してください。
- [2] ドライバが管理している現在の指令位置、指令速度を表示しています。
  - ・指令位置 : ドライバが管理している指令位置を表示しています(指令位置をモニタ)。
  - ・指令速度 : ドライバが管理している指令速度を表示しています(指令速度をモニタ)。
- [3] ティーチングで、位置を書き込む運転テーブルのデータ No.を選択します。選択できる運転データ No.の範囲は、No.0～No.255 までです。
- [4] ティーチングで、モーターの位置を微調整するための移動量を設定します。ここで設定した『最小移動量』の運転は、[G3]内にある『+ボタン』、『-ボタン』でインテグレーション運転します。AZ シリーズ搭載の電動アクチュエータをお使いの場合は、『JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定』パラメータを『ABZO 設定』→『マニュアル設定』に変更してから設定を行ってください。
- [5] ティーチングした位置を確定させます。『ティーチング位置確定』ボタンをタッチすると、[3]で設定した『運転データ No.』に、現在のモーターの位置(指令位置)を書き込みます。また、運転の方式は、『絶対位置決め』の方式で、書き込みを実行します。
- [6] 連続運転時に使用するボタンになります。タッチすると、連続運転を継続します。連続運転を停止させる場合は、もう一度タッチします。
  - ・RV ON ボタン : 運転データ No.0 の速度で、マイナス方向(逆転)に連続運転を実行します※1
  - ・FW ON ボタン : 運転データ No.0 の速度で、プラス方向(正転)に連続運転を実行します※1

※1 本データ設定パネルでは、運転データ No.0 の速度でしか連続運転が出来ません。

連続運転の速度は、1速のみになります。

連続運転の速度変更は、運転データ No.0 の速度を変更してください。

[G1]、[G2]、[G3]は、『10.4 章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。詳細内容は、そちらのページを参照してください。

## 10.7 運転データ設定 TOP画面 (ベース画面 B1020)



### ■概要

運転データ設定のトップ画面になります。

ここから『運転データ設定』画面や『運転 I/O イベント設定』画面、『運転データ拡張用設定』画面に移行できます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] 操作したいドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。画面操作が出来なくなります。誤って選択した場合は、タッチパネルの電源を再投入してください。
- [2] 『運転データ設定』画面に移行します。
- [3] 『運転 I/O イベント設定』画面に移行します。
- [4] 『運転データ拡張用設定』画面に移行します。

[G1]は、『10.4章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16進数で表示しています。

10. 8 運転データ設定-1画面 (ベース画面 B1021)



■概要

運転データ設定の画面になります。

この画面では、運転データの方式、位置(移動量)、速度、起動・変速レート(加速レート)、停止レート(減速レート)を設定できます。その他の設定項目については、『NEXT』ボタンにて、項目が表示されます。

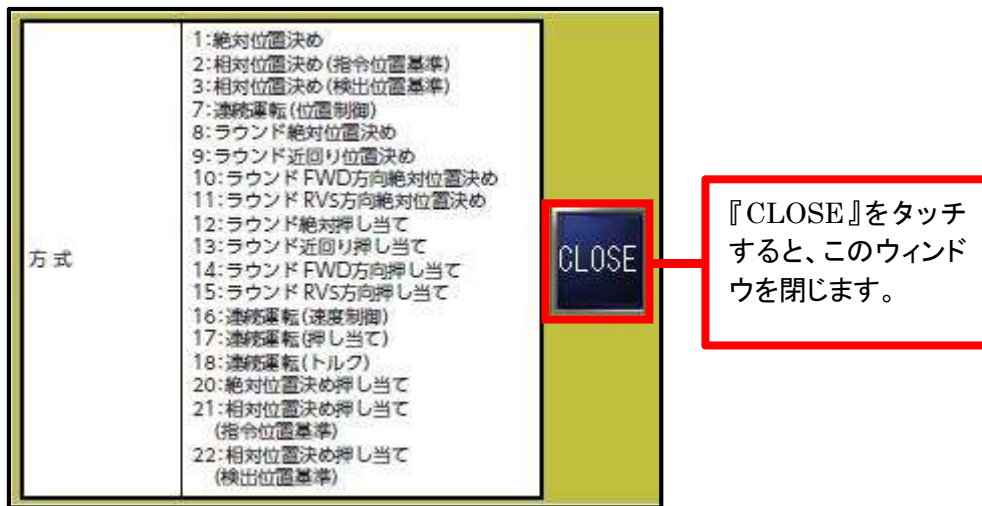
■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] [3]で選択した運転データ No.のデータ(方式、位置、速度、起動・変速、停止)を表示します。また、運転データを編集することができます。

名称	内容
方式	運転データの運転方式を選択します。 設定値の詳細については、『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。
位置 [指令単位]	運転データの目標位置(移動量)を設定します。 設定単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
速度 [指令単位]	運転データの運転速度を設定します。 設定単位は、Hz、mm/s、deg/s になります。
起動・変速レート [指令単位]	運転データの起動・変速レート(加速レート)を設定します。 設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。
停止レート [指令単位]	運転データの停止レート(減速レート)を設定します。 設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。



- [3] 設定したい運転データ No.を直接、数字で入力して選択することができます。  
選択できる運転データ No.の範囲は、No.0～No.255 までです。
  - [4] [3]で表示している運転データ No.の次の運転データ No.を表示します。
  - [5] [3]で表示している運転データ No.の前の運転データ No.を表示します。
  - [6] タッチパネルで設定した運転データを AZドライバの NV メモリ(不揮発メモリ)に保存します。  
1 秒以上の長押しで実行されます(メンテナンスコマンドの『NV メモリー一括書込み』コマンドを実行)。
  - [7] 次の設定項目に進みます。
- [H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。



**【注意事項】**

タッチパネルから変更した運転データは、ドライバの RAM(揮発メモリ)になりますので、ドライバの電源をオフすると変更した運転データは、消えてしまいます。

ドライバの電源をオフしても、変更した運転データを保持したい場合は、必ず、タッチパネル画面上にある『一括書込』ボタンをタッチしてください(1 秒以上の長押しで実行)。



■概要

運転データ設定の画面の2ページ目になります。

この画面では、運転データの運転電流、運転終了遅延、結合、結合先、カウント(L)、位置オフセット(L)、終了(L)を設定できます。その他の設定項目については、『NEXT』ボタンもしくは、『BACK』ボタンにて、項目が表示されます。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] [3]で選択した運転データ No.のデータ(電流、終了遅延、結合、結合先、カウント(L)、位置オフセット(L)、終了(L))を表示します。また、運転データを編集することができます。

名称	内容
電流 [%]	基本電流を 100%として、モーターの運転電流を設定します。 押し当て時には押し当て電流となります。 設定単位は、%になります。
終了遅延 [s]	運転終了後に発生する待ち時間を設定します。 設定単位は、秒(s)になります。
結合	結合方法を設定します。 設定値の詳細については、『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。
結合先	結合先を設定します。 設定値の詳細については、『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。
カウント(L)	ループ回数を設定します。 設定値の詳細については、『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。
位置オフセット(L)	ループをするたびに位置(移動量)をオフセットします。 設定単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
終了(L)	ループを終了する運転データ No.に設定します。 設定値の詳細については、『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、ウィンドウが表示されますので、設定値を確認してください。

- [3] 設定したい運転データ No.を直接、数字で入力して選択することができます。  
選択できる運転データ No.の範囲は、No.0～No.255 までです。
- [4] [3]で表示している運転データ No.の次の運転データ No.を表示します。
- [5] [3]で表示している運転データ No.の前の運転データ No.を表示します。
- [6] タッチパネルで設定した運転データを AZ ドライバの NV メモリ(不揮発メモリ)に保存します。  
1 秒以上の長押しで実行されます(メンテナンスコマンドの『NV メモリー括書込み』コマンドを実行)。
- [7] 次の設定項目に進みます。
- [8] 前の設定項目に戻ります。

[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。

結合	0:結合無 1:手動順送 2:自動順送 3:形状接続
結合先	-256:Stop -2:↓↓(+2) -1:↓(+1) 0～255:運転データ No.
カウント(Loop)	0:無し(-) 2～255:ループ回数 (loop2 {～ loop255 {
終了(Loop)	0:無し(-) 1: L-End



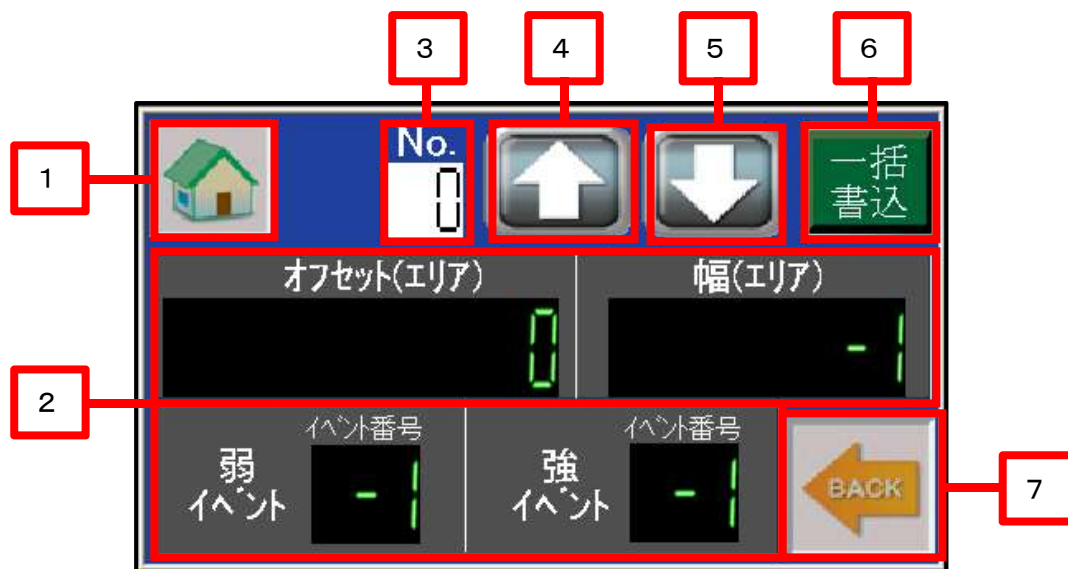
『CLOSE』をタッチすると、このウィンドウを閉じます。

**【参考事項】** : AZ シリーズの機能編のマニュアルをダウンロードしてください

AZ シリーズの運転機能、運転データ内容、パラメータ内容の詳細については、  
オリエンタルモーター社の『AZ シリーズ 機能編』のマニュアルをご参照ください。  
下記、URL からダウンロードできます。

URL : <https://www.orientalmotor.co.jp/>





■概要

運転データ設定の画面の3ページ目になります。

この画面では、運転データのオフセット(エリア)、幅(エリア)、弱イベント、強イベントを設定できます。その他の設定項目については、『BACK』ボタンにて、項目が表示されます。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] [3]で選択した運転データ No.のデータ(オフセット(エリア)、幅(エリア)、弱イベント、強イベント)を表示します。また、運転データを編集することができます。

名称	内容
オフセット(エリア) [指令単位]	MAREA 出力が ON になる範囲の中心位置から、位置決め運転の目標位置までの距離を設定します。 連続運転の場合は、運転開始位置までの距離を設定します。 設定単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
幅(エリア) [指令単位]	MAREA 出力が ON になる範囲を設定します。 設定単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
弱イベント	弱イベントを発生させるための運転 I/O イベントの番号を設定します。 イベントを発生させる条件は、運転 I/O イベントで設定します。
強イベント	強イベントを発生させるための運転 I/O イベントの番号を設定します。 弱イベントと強イベントが同時に発生した場合は、強イベントが優先されます。 イベントを発生させる条件は、運転 I/O イベントで設定します。

- [3] 設定したい運転データ No.を直接、数字で入力して選択することができます。  
選択できる運転データ No.の範囲は、No.0~No.255 までです。
- [4] [3]で表示している運転データ No.の次の運転データ No.を表示します。
- [5] [3]で表示している運転データ No.の前の運転データ No.を表示します。
- [6] タッチパネルで設定した運転データを AZ ドライバの NV メモリ(不揮発メモリ)に保存します。  
1 秒以上の長押しで実行されます(メンテナンスコマンドの『NV メモリー一括書込み』コマンドを実行)。
- [7] 前の設定項目に戻ります。

## 10. 11 運転 I/O イベント画面 (ベース画面 B1025)



### ■概要

運転 I/O イベント設定の画面になります。

この画面では、イベント結合、イベントジャンプ先、イベント待ち時間、イベントトリガ I/O、イベントトリガタイプ、イベントトリガカウントを設定できます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 運転 I/O イベントのデータを 6 個、一括で表示しています。  
表示内容は、イベント結合、イベントジャンプ先、イベント待ち時間、イベントトリガ I/O、イベントトリガタイプ、イベントトリガカウントです。また、編集することもできます。

名称	内容
イベント結合	イベントの結合方法を設定します。
イベントジャンプ先	イベント後のジャンプ先を設定します。 ジャンプ先は、運転データ No.を指定します。
イベント待ち時間	イベント後の待ち時間を設定します。 設定単位は、秒(s)になります。
イベントトリガ I/O	イベントのトリガとなる I/O(出力信号)を設定します。 出力信号の詳細については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
イベントトリガタイプ	イベントトリガのタイプを設定します。
イベントトリガカウント	イベントトリガのカウントを設定します。 設定単位は、ms もしくは回数になります。

- [3] 設定したい運転 I/O イベントのイベント No.を直接、数字で入力して選択することができます。  
設定できる運転 I/O イベントのイベント No.は、No.0～No.31 までです。
- [4] [3]で表示している運転 I/O イベントのイベント No.の前のイベント No.を表示します。
- [5] [3]で表示している運転 I/O イベントのイベント No.の次のイベント No.を表示します。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面（ベース画面 B1010）』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。

[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。

イベント結合	0:結合無 1:手動順送 2:自動順送 3:形状接続	イベントトリガIO	入力信号一覧⇒427 ページ 出力信号一覧⇒428 ページ
イベントジャンプ先	-256:stop -2: ↓ ↓ (+2) -1: ↓ (+1) 0~255:運転データ No.	イベントトリガタイプ	0:設定なし 1:ON(加減速累積 msec) 2:ON(msec) 3:OFF(加減速累積 msec) 4:OFF(msec) 5:ONエッジ 6:OFFエッジ 7:ON(単純累積 msec) 8:OFF(単純累積 msec)
イベント待ち時間	0~65,535(1=0.001 s)	イベントトリガカウント	0~65,535(1=1 msec または1=1 回)
			

『CLOSE』をタッチすると、このウィンドウを閉じます。

## 10. 12 運転データ拡張用設定画面（ベース画面 B1027）



### ■概要

運転データの拡張用設定のパラメータを設定できる画面になります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

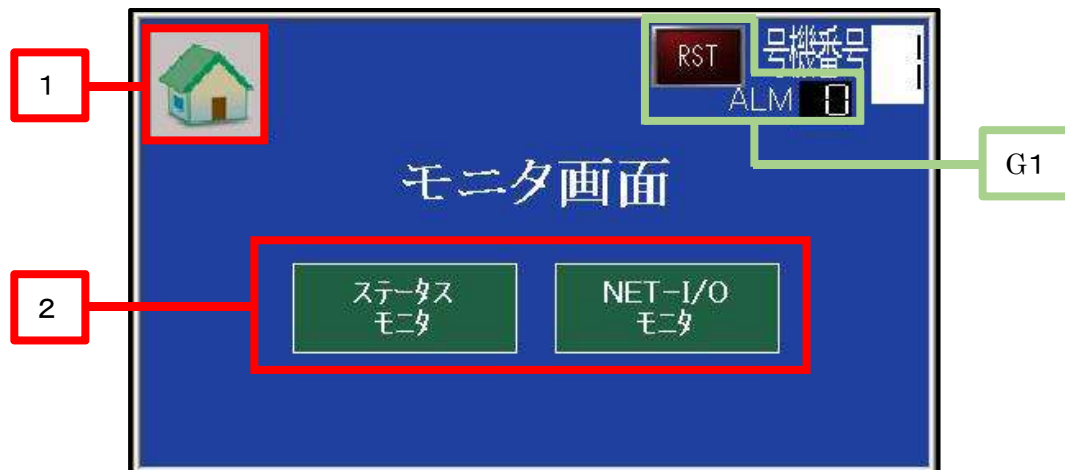
[1] トップ画面に移行します。

[2] 運転データの拡張用設定パラメータを表示しています。また、編集することもできます。

名称	内容
共通起動・変速レート [指令単位]	『使用レート選択』パラメータを『共通』にした場合の運転データの起動・変速レートを設定します。 設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。
共通停止レート [指令単位]	『使用レート選択』パラメータを『共通』にした場合の運転データの停止レートを設定します。 設定単位は、kHz/s、m/s <sup>2</sup> 、10 <sup>3</sup> deg/s <sup>2</sup> になります。
使用レート選択	運転データの起動・変速レートと停止レートの使用レートを選択します。
繰り返し 開始運転番号	拡張ループ運転を開始する運転データ No.を設定します。
繰り返し 終了運転番号	拡張ループ運転を終了する運転データ No.を設定します。
繰り返し回数	拡張ループ運転の繰り返し回数を設定します。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面（ベース画面 B1010）』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。



#### ■概要

ドライバのステータスモニタおよび、リモート I/O (NET-I/O) モニタのトップ画面になります。  
また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。  
未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

#### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 各項目のモニタ画面に移行します。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。 現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。 アラームコードは、16 進数で表示しています。



### ■概要

ドライバのリモート I/O の R-IN モニタ画面になります。R-IN の割付信号の確認ができます。

R-IN が ON すると、左側のランプが赤点灯します。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

[1] トップ画面に移行します。

[2] ドライバのリモート I/O の R-IN 状態を表示(モニタ)します。

R-IN が ON すると、左側のランプが赤点灯します。

入力信号の詳細については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。

[3] モーターが検出している位置、速度を表示しています。

・FB 位置 : モーターが検出している位置を表示しています(フィードバック位置をモニタ)。

・FB 速度 : モーターが検出している速度を表示しています(フィードバック速度をモニタ)。

[4] 『R-OUT』ボタンをタッチすると、R-OUT モニタ画面に移行します。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。

・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。

アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。

・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。





### ■概要

ドライバのリモート I/O の R-OUT モニタ画面になります。R-OUT の割付信号の確認ができます。R-OUT が ON すると、左側のランプが赤点灯します。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] ドライバのリモート I/O の R-OUT 状態を表示(モニタ)します。  
R-OUT が ON すると、左側のランプが赤点灯します。  
出力信号の詳細については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] モーターが検出している位置、速度を表示しています。
  - ・FB 位置 : モーターが検出している位置を表示しています(フィードバック位置をモニタ)。
  - ・FB 速度 : モーターが検出している速度を表示しています(フィードバック速度をモニタ)。
- [4] 『R-IN』ボタンをタッチすると、R-IN モニタ画面に移行します。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。

10. 16 ステータスマニタ-1画面 (ベース画面 B1061)



■概要

ドライバの詳細なステータスをモニタします。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のステータスを表示(モニタ)します。

名称	内容
現在の運転データ No.	運転中の運転データ No.を表示します。運転データを使用しない運転では、-1 が表示されます。 例えば、ZHOME 運転など。
ドウエルの残時間 [ms]	運転終了遅延中またはドウエル時間中における残り時間を示します。 表示単位は、ms になります。
指令位置 [指令単位]	現在の指令位置を示します。 ラウンド機能が有効のときは、ラウンド座標上の値が表示されます。 表示単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
検出位置 [指令単位]	現在の検出位置を示します。 ラウンド機能が有効のときは、ラウンド座標上の値が表示されます。 表示単位は、step(パルス)、mm、deg になります。
指令速度 [指令単位]	現在の指令速度を示します。 表示単位は、Hz、mm/s、deg/s になります。
検出速度 [指令単位]	現在の検出速度を示します。 表示単位は、Hz、mm/s、deg/s になります。
指令速度 [r/min]	現在の指令速度を示します。 表示単位は、r/min になります。
検出速度 [r/min]	現在の検出速度を示します。 表示単位は、r/min になります。

- [3] ステータス、I/O モニタのトップ画面(ベース画面 B1039)に戻ります。
- [4] 前の項目に戻ります。
- [5] 次の項目に進みます。





■概要

ドライバの詳細なステータスをモニタします。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のステータスを表示(モニタ)します。

名称	内容
積算負荷モニタ	運転中の負荷の積算値を示します。
電流指令(CST) [%]	α制御(CST)モードの運転電流を示します。
トルクモニタ [%]	現在のトルクを励磁最大静止トルクに対する割合で示します。 表示単位は、%になります。
モーター負荷率 [%]	回転中の速度における出力トルクを 100%として、現在の負荷率を示します。 表示単位は、%になります。
指令 32bit カウンタ [step]	指令位置の 32bit カウンタで、ラウンド機能には依存しません。 表示単位は、step(パルス)になります。
検出 32bit カウンタ [step]	検出位置の 32bit カウンタで、ラウンド機能には依存しません。 表示単位は、step(パルス)になります。
ODO メーター [×1000rev]	モーターの積算走行距離を回転数で示します。 表示値に 1000rev 倍した値が走行距離になります。 お客様側ではクリアできません。
TRIP メーター [×1000rev]	モーターの走行距離を回転数で示します。 表示値に 1000rev 倍した値が走行距離になります。 お客様側でクリアできます。

- [3] ステータス、I/O モニタのトップ画面(ベース画面 B1039)に戻ります。
- [4] 前の項目に戻ります。
- [5] 次の項目に進みます。
- [6] TRIP メーターをクリアします。  
1 秒以上の長押しで実行されます(メンテナンスコマンドの『TRIP メーターのクリア』コマンドを実行)。



■概要

ドライバの詳細なステータスをモニタします。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のステータスを表示(モニタ)します。

名称	内容
主電源投入回数	主電源を投入した回数を示します。
主電源通電時間 [min]	主電源を投入してから経過した時間を分単位で示します。 表示単位は、分(min)になります。
制御電源投入回数	制御電源(DC24V)を投入した回数を示します。
インバータ電圧 [V]	ドライバのインバータ電圧を示します。 表示単位は、Vになります。
ループカウント [回数]	ループ運転において、現在のループ回数を示します。 ループ以外の運転が実行されているとき、または停止中は、0 になります。
ループカウントバッファ [回数]	ループ運転において、現在のループ回数を示します。 運転開始信号が ON になるまで値を保持します。

- [3] ステータス、I/O モニタのトップ画面(ベース画面 B1039)に戻ります。
- [4] 前の項目に戻ります。
- [5] 次の項目に進みます。



■概要

ドライバの詳細なステータスをモニタします。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のステータスを表示(モニタ)します。

名称	内容
ドライバ温度 [°C]	現在のドライバ温度を示します。 表示単位は、°Cになります。
モーター温度 [°C]	現在のモーター温度を示します。 表示単位は、°Cになります。
Information	現在発生中のインフォメーションコード(16進数)を示します。
ダイレクト I/O モニタ	ダイレクト入出力 (DIN/DOUT)、拡張入力 (EXT-IN)、差動出力 (ASG、BSG)、および仮想入力 (VIR-IN) の状態を示します。

- [3] ステータス、I/O モニタのトップ画面 (ベース画面 B1039)に戻ります。
- [4] 前の項目に戻ります。
- [5] 次の項目に進みます。



### ■概要

ドライバのパラメータ設定のトップ画面になります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 各項目のパラメータ設定画面に移行します。

[G1]は、『10.4章 位置決め運転画面 (ベース画面 B1010)』で説明した内容と同じです。

- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16進数で表示しています。

#### 【注意事項】

タッチパネルから変更したパラメータは、ドライバのRAM(揮発メモリ)になりますので、ドライバの電源をオフすると変更したパラメータは、消えてしまいます。

ドライバの電源をオフしても、変更したパラメータを保持したい場合は、必ず、『メンテナンス/NVメモリ』画面にある、『NVメモリー一括書き込み』ボタンをタッチしてください(1秒以上の長押しで実行)。

『NVメモリー一括書き込み』ボタンにて、ドライバのNVメモリ(不揮発メモリ)に保存されます。

#### 【参考事項】 : AZシリーズの機能編のマニュアルをダウンロードしてください

AZシリーズの運転機能、運転データ内容、パラメータ内容の詳細については、オリエンタルモーター社の『AZシリーズ 機能編』のマニュアルをご参照ください。  
下記、URLからダウンロードできます。

URL : <https://www.orientalmotor.co.jp/>

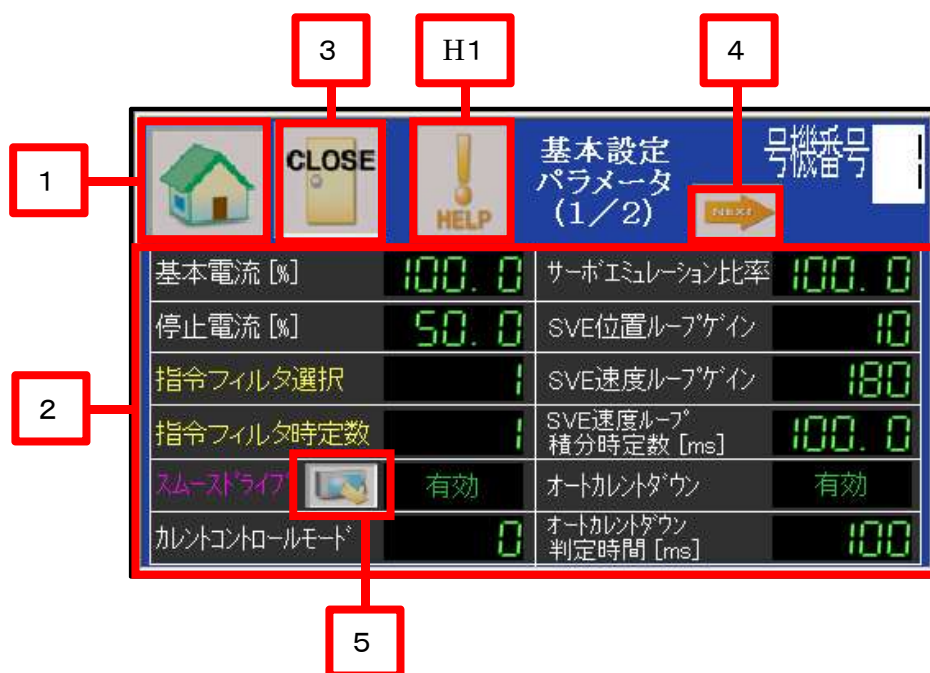
**【参考情報】**

パラメータを変更したときに、変更した値が反映されるタイミングは、パラメータによって異なります。パラメータの名称を以下のように色分けしていますので、色を参考に反映タイミングを考慮して必要な操作をとってください。

パラメータ名称の色	反映タイミング	操作内容
白字項目	即反映	パラメータを変更すると、即反映します。 特に操作する必要はありません。
黄字項目	運転停止後に反映	変更したパラメータは、運転停止後に反映されますので、特に操作する必要はありません。
桃字項目	Configuration の実行後に反映	『メンテナンス/NV メモリ』画面の『Configuration』ボタンを 1 秒以上長押ししてください。 Configuration コマンドが実行された後に反映されます。
赤字項目	電源の再投入後に反映	『メンテナンス/NV メモリ』画面の『NV メモリー括書込み』ボタンを 1 秒以上長押ししてください。 NV メモリー括書込みコマンドが実行されたあと、ドライバの制御電源 (DC24V 電源) の再投入を実施してください。




## 10. 2.1 基本設定パラメータ-1画面 (ベース画面 B1051)

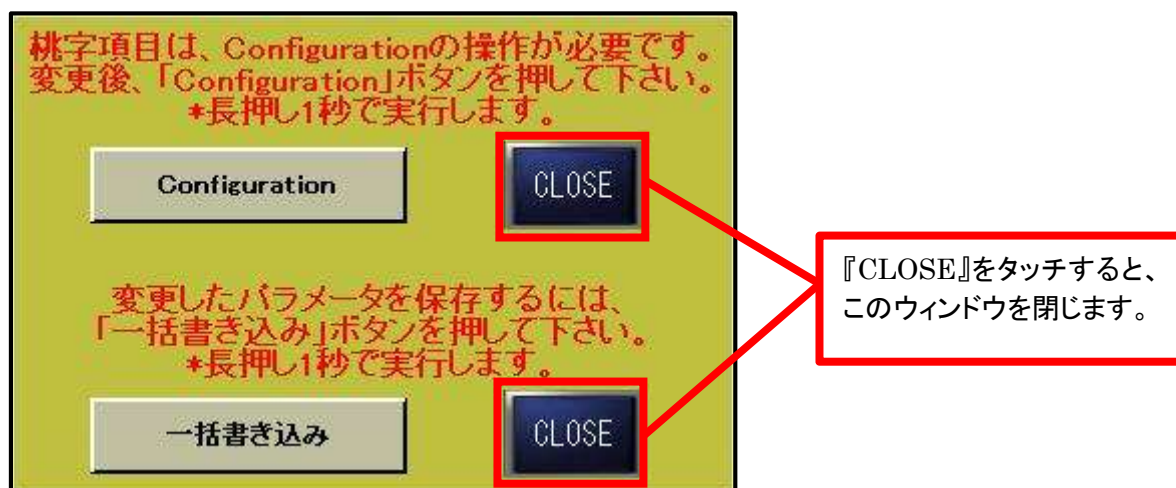


### ■概要

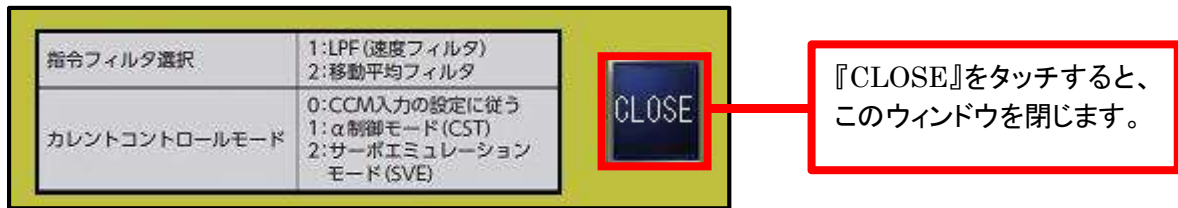
基本設定パラメータの画面になります。『NEXT』ボタンにて、次の設定項目が表示されます。また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
- [4] 次の設定項目に進みます。
- [5] 『スムーズドライブ』パラメータを変更した場合は、必ず、その隣にある  をタッチして、『Configuration』ボタン、および『一括書き込み』ボタンを押してください(下記、画面を参照。1秒以上の長押しで実行)。



[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。



### 10. 2.2 基本設定パラメータ-2画面 (ベース画面 B1052)




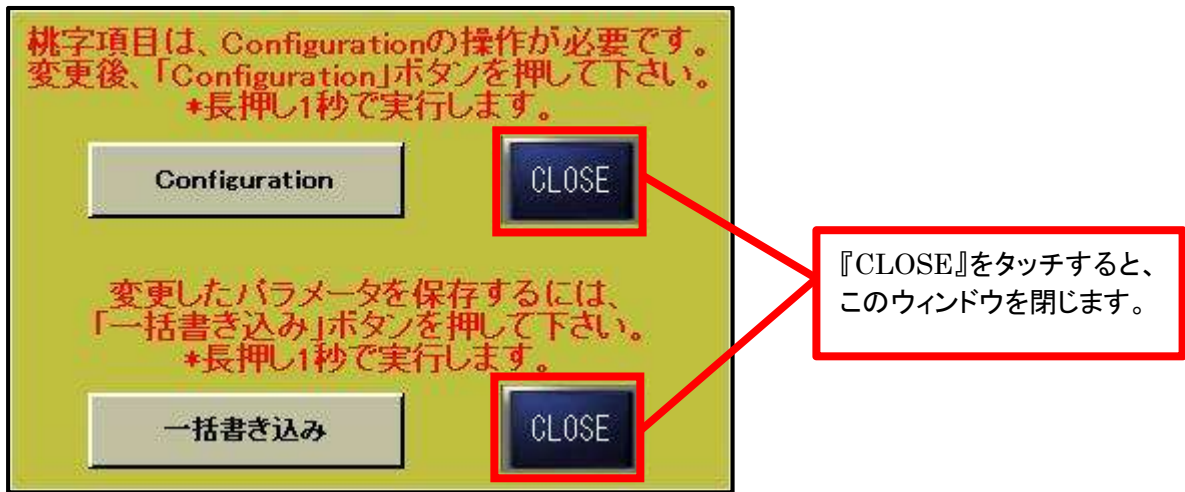
#### ■概要

基本設定パラメータの画面になります。『BACK』ボタンにて、前の設定項目に戻ります。  
また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。  
未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

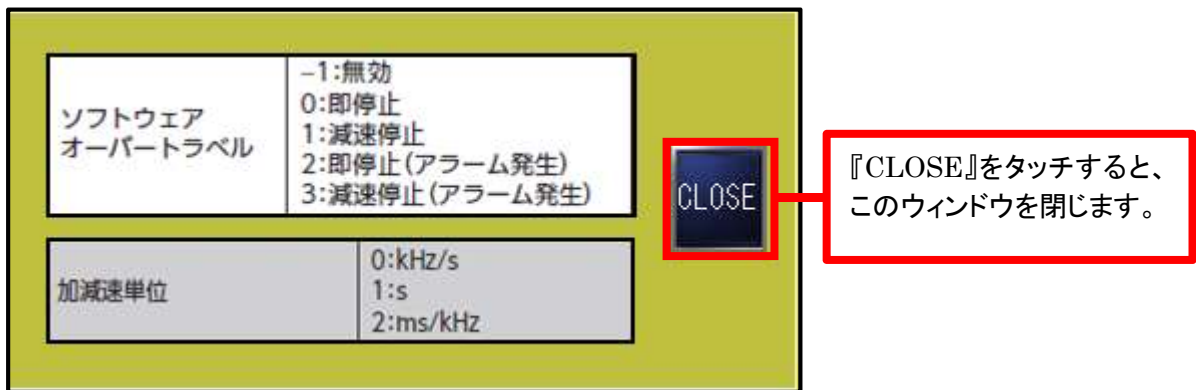
#### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。  
パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。

- [5] 『加減速単位』パラメータを変更した場合は、必ず、その隣にある  をタッチして、『Configuration』ボタン、および『一括書き込み』ボタンを押してください(下記、画面を参照。1秒以上の長押しで実行)。

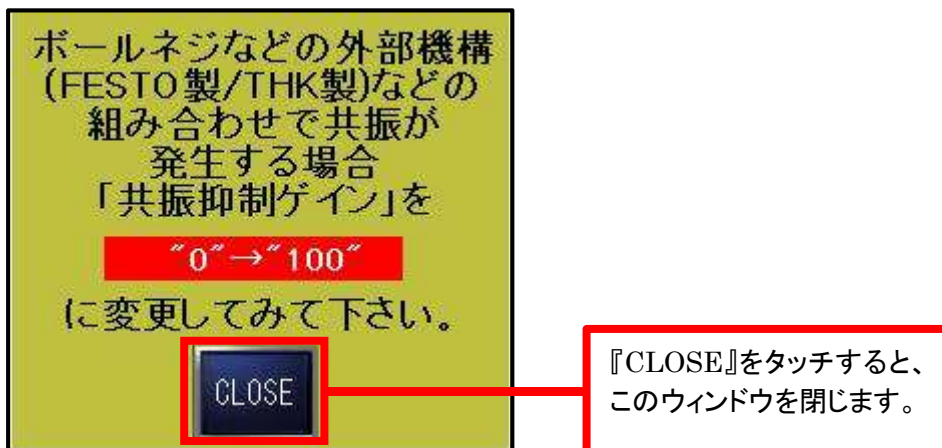


- [H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。



- [H2] 『HELP』ボタン(H2)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
内容を確認して設定値を選択してください。

AZ モーターを他社製のメカ機構(FESTO 製や THK 製のアクチュエータ)と  
組み合わせた際に、メカ共振等で、音鳴りがする場合は、『共振抑制ゲイン』の  
パラメータ値を増やしてみてください。






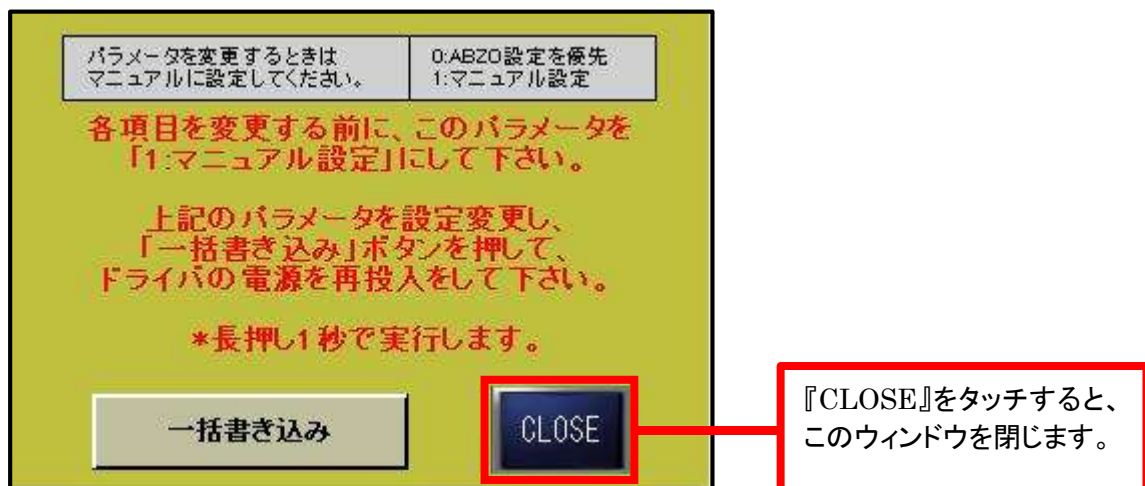
■概要

初期座標生成・ラウンド座標設定パラメータの画面になります。  
また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。  
未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

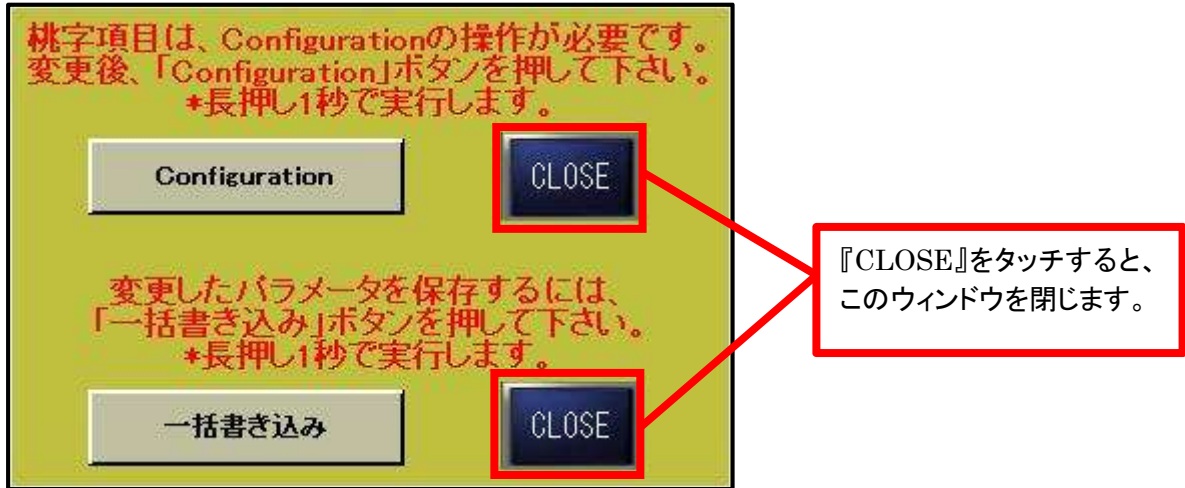
- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。  
パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] [2]のパラメータの内容を変更する前に、必ず、『初期座標生成・ラウンド座標設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更してください。  
『マニュアル設定』にしないと、[2]のパラメータの内容が反映できません。

また、『マニュアル設定』に変更後、必ず、その隣にある  をタッチして、『一括書き込み』ボタンを押してください。  
(下記、画面を参照。1秒以上の長押しで実行)。





- [C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。
- [2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。
- 『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。







### ■概要


JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定パラメータの画面になります。

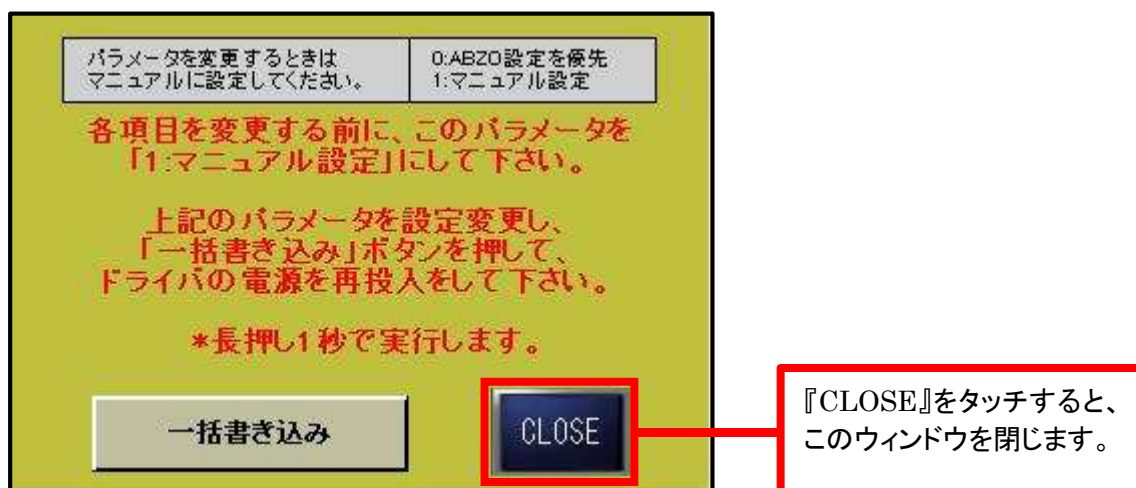
『NEXT』ボタンにて、次の設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
- [4] 次の設定項目に進みます。
- [5] [2]のパラメータの内容を変更する前に、必ず、『JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更してください。『マニュアル設定』にしないと、[2]のパラメータの内容が反映できません。

また、『マニュアル設定』に変更後、必ず、その隣にある  をタッチして、『一括書き込み』ボタンを押してください。(下記、画面を参照。1秒以上の長押しで実行)。





■概要

JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定パラメータの画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

[1] トップ画面に移行します。

[2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。

パラメータの詳細内容については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。

[2]のパラメータの内容を変更する前に、必ず、『JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更してください(10.24 章を参照してください)。

『マニュアル設定』にしないと、[2]のパラメータの内容が反映できません。

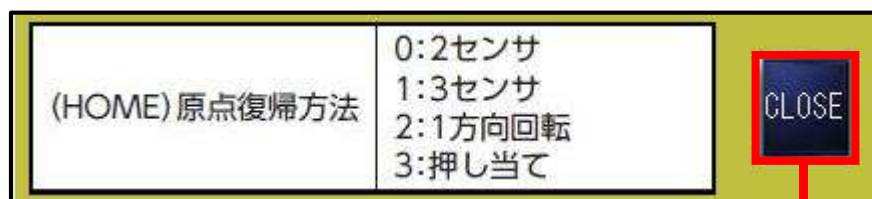
[3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。

[4] 前の設定項目に戻ります。

[5] 次の設定項目に進みます。

[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

内容を確認して設定値を選択してください。



『CLOSE』をタッチすると、このウィンドウを閉じます。



### ■概要

JOG/HOME/ZHOME 運転・運転情報設定パラメータの画面になります。

『BACK』ボタンにて、前の設定項目に戻ります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
  - [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。  
[2]のパラメータの内容を変更する前に、必ず、『JOG/HOME/ZHOME 運転情報設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更してください(10.24 章を参照してください)。  
『マニュアル設定』にしないと、[2]のパラメータの内容が反映できません。
  - [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
  - [4] 前の設定項目に戻ります。
- [H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。内容を確認して設定値を選択してください。



『CLOSE』をタッチすると、このウィンドウを閉じます。



■概要

機構諸元設定(電子ギヤなど)パラメータの画面になります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。


**【参考】 mm や deg 表示について**

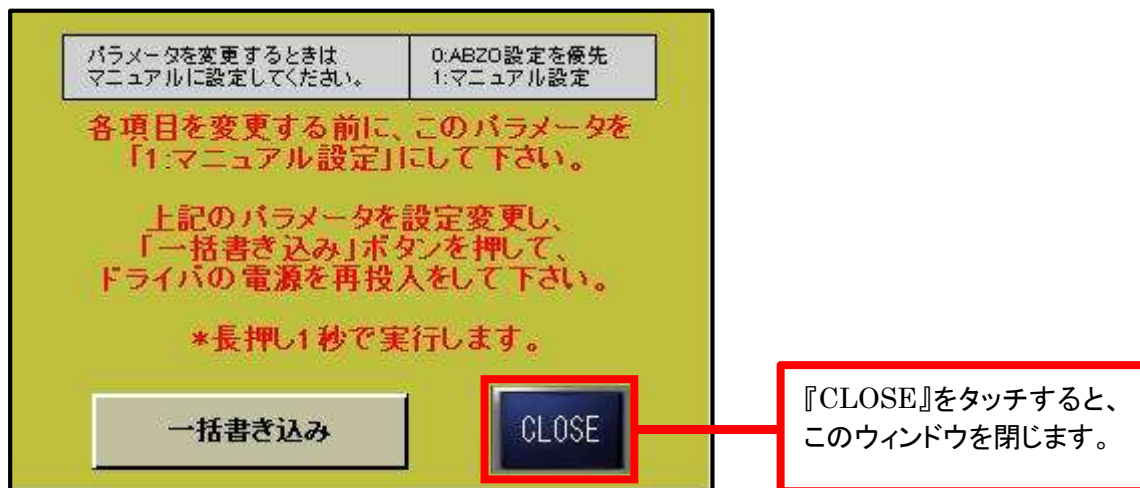
設定値を mm や deg の単位で表示したい場合は、電子ギヤや機構形状等のパラメータを変更することにより、mm や deg の単位に変更することができます。  
 詳細な設定については、巻末の付録を参照してください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。

- [4] [2]のパラメータの内容を変更する前に、必ず、『機構諸元設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更してください。  
『マニュアル設定』にしないと、[2]のパラメータの内容が反映できません。

また、『マニュアル設定』に変更後、必ず、その隣にある  をタッチして、『一括書き込み』ボタンを押してください。  
(下記、画面を参照。1秒以上の長押しで実行)。



- [5] アラーム設定画面に移行します。



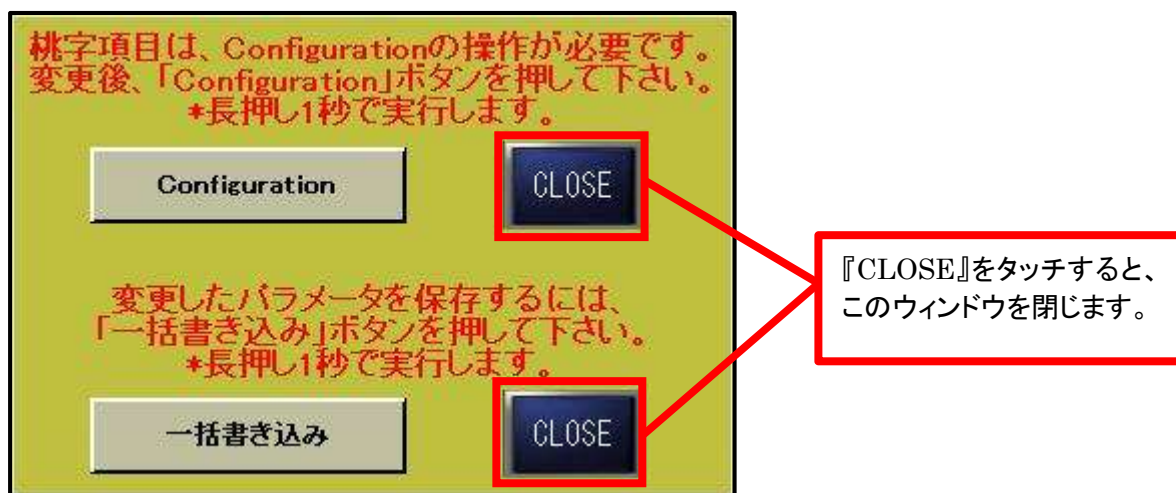
[C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

[2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。

『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。

[2]の中のパラメータで、名称が赤色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『一括書き込み』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。

『一括書き込み』の実行後、ドライバの電源を再投入後に、パラメータが反映されます。



[H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

内容を確認して設定値を選択してください。



[M1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。

この『モーター情報モニタ』は、モーターに設定されたメカ情報(機構パラメータ)をモニタしています。オリエンタルモーター社製 AZ シリーズを搭載した電動アクチュエータ等の機構パラメータを確認することができます。

この情報を使って、ドライバに書き込むことで、モーター(メカ)情報をドライバにバックアップすることができるようになります。

下記のパラメータをドライバに書き込んだ場合は、必ず、『機構諸元設定』パラメータを『マニュアル設定』に変更後、『一括書き込み』ボタンにて、不揮発メモリに書き込んでください。

その後、電源の再投入を実施してください。

【モーター情報モニタ】			
電子ギヤA	5	機構形状	2
電子ギヤB	6	機構リード	12
ギヤ比設定 (0:ABZO設定)	1.00	機構リード 小数点以下桁数	0
CLOSE			

『CLOSE』をタッチすると、このウィンドウを閉じます。

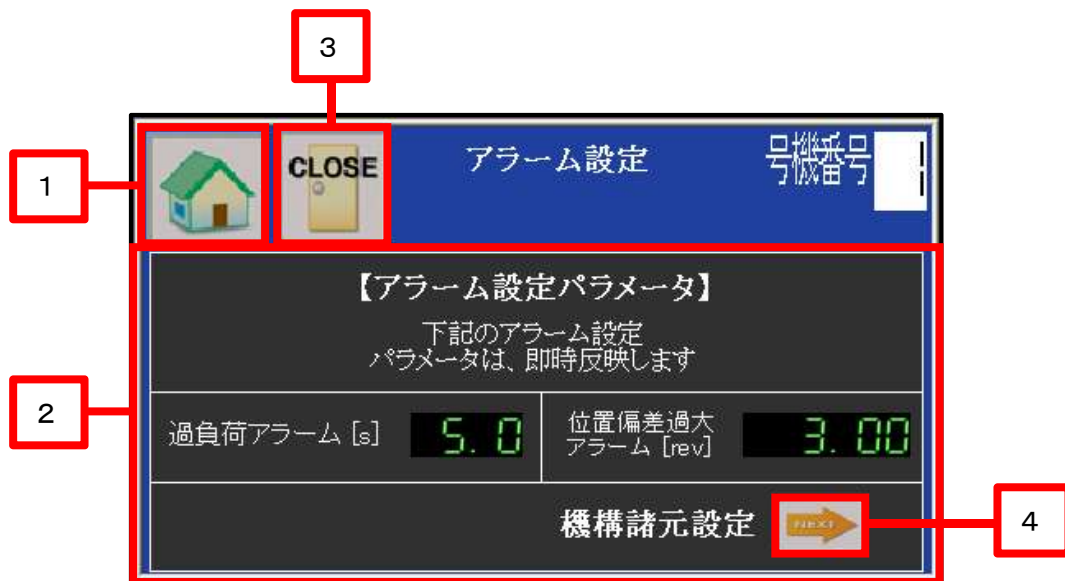
【モーター情報モニタに内容について】

モーター情報モニタのパラメータについては、下記をご覧ください。

さらに詳細な内容に関しては、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。

パラメータ名	内容	設定範囲
機構諸元設定	機構諸元パラメータを変更するときは、マニュアル設定を選択してください。	0:ABZO設定を優先 1:マニュアル設定
電子ギヤA	電子ギヤの分母を設定します。	1~65,535
電子ギヤB	電子ギヤの分子を設定します。	1~65,535
ギヤ比設定	ギヤードモーターのギヤ比を設定します。 [0:ABZO設定を優先]にすると、製品固有のギヤ比が自動で設定されます。	0:ABZO設定を優先 1~32,767:減速比(1=0.01)
機構形状	パラメータの単位系を選択します。	0:Step 1:Rev 2:mm 3:Deg
機構リード	ボールねじのリードを設定します。	1~32,767
機構リード小数点以下桁数	ボールねじのリードを小数点で表わす場合の小数点桁数を設定します。	0:×1 mm 1:×0.1 mm 2:×0.01 mm 3:×0.001 mm

## 10. 28 アラーム設定画面（ベース画面 B1075）



### ■概要

アラーム設定パラメータの画面になります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 機構諸元設定画面に移行します。



### ■概要

ティーチングをしながらソフトウェアリミットの設定やモーターの原点を設定する画面になります。また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 現在設定されているソフトウェアリミットを表示しています。  
また、数字をタッチすると、直接、ソフトウェアリミット値を設定することもできます。  
左側が、『一側のソフトウェアリミット値』で、右側が、『+側のソフトウェアリミット値』です。
- [3] ソフトウェアリミット値を設定します。  
『プリセット』ボタンを1秒以上長押しでタッチすると、今いる指令位置に対して、ソフトウェアリミットを設定します。JOG等で、モーターをティーチングしながら、ソフトウェアリミットに設定したい位置で設定する場合に便利です。  
ただし、『一側のソフトウェアリミット値』は、指令位置-1になります(左側のボタン)。  
『+側のソフトウェアリミット値』は、指令位置+1になります(右側のボタン)。
- [4] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
- [5] ドライバが管理している現在の指令位置を表示しています(指令位置をモニタ)。  
表示単位は、指令位置(step(パルス)、mm、deg)になります。
- [6] ソフトウェアリミットを初期値に戻します。  
『初期値に戻す』ボタンを1秒以上長押しでタッチすると、ソフトウェアリミット値を初期値に戻します。  
左側の『一側のソフトウェアリミット値』の初期値は、『-2,147,483,648』になります。  
右側の『+側のソフトウェアリミット値』の初期値は、『+2,147,483,647』になります。
- [7] 『位置プリセット』ボタンを1秒以上長押しでタッチすると、指令位置をプリセットします。  
(メンテナンスコマンドの『P-PRESET 実行』コマンドを実行)  
指令位置をプリセットする値は、『基本設定パラメータ』にある『プリセット位置』パラメータで設定している値になります。

[G1]は、『10.4 章 位置決め運転画面（ベース画面 B1010）』で説明した内容と同じです。

- ・FREE : モーターの励磁を遮断します。  
電磁ブレーキ付きモーターの場合は、電磁ブレーキも解放します。
- ・ZHOME : ZHOME(高速原点復帰運転)を実行します。
- ・RST : アラームリセットボタンです。現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。
- ・ALM : 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16 進数で表示しています。
- ・◀ ボタン : 運転データ No.0 の速度で、マイナス方向(逆転)に連続運転を実行します※1
- ・▶ ボタン : 運転データ No.0 の速度で、プラス方向(正転)に連続運転を実行します※1
- ・+ボタン : プラス方向のインテグレーション運転を実行します。
- ・-ボタン : マイナス方向のインテグレーション運転を実行します。

※1 ボタンを押している間のみ連続運転を実行します。

オルタネイト動作(自己保持動作)で、連続運転をしたい場合は、『連続/ティーチング画面』で行えます。

詳細は、『10.6 章 連続/ティーチング画面（ベース画面 B1030）』を参照してください。

本データ設定パネルでは、運転データ No.0 の速度でしか連続運転が出来ません。

連続運転の速度は、1速のみになります。

連続運転の速度変更は、運転データ No.0 の速度を変更してください。



# 10. 30 I/Oパラメータ設定-1画面 (ベース画面 B1058)



## ■概要

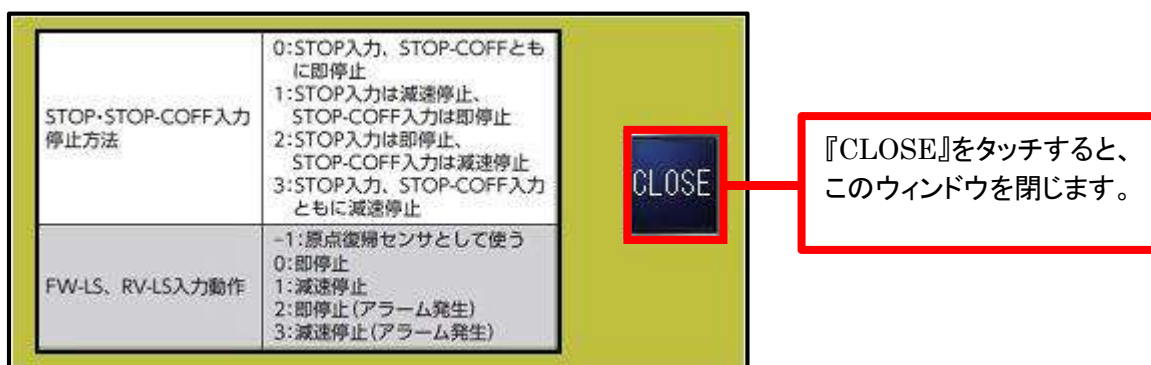
I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

## ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
  - [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
  - [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
  - [4] 前の設定項目に戻ります。
  - [5] 次の設定項目に進みます。
- [H1] 『HELP』ボタン(H1)をタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。内容を確認して設定値を選択してください。





■概要

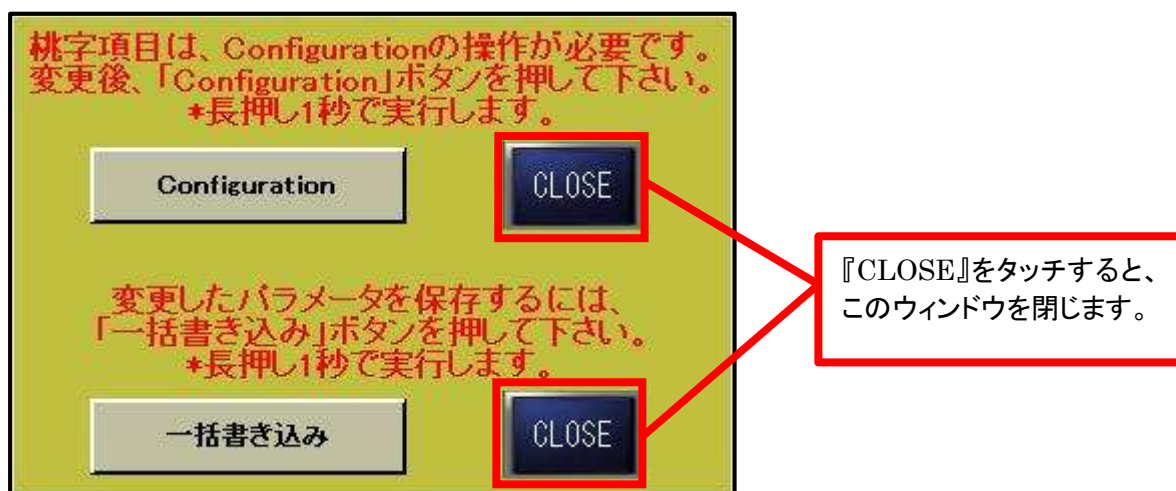
I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
  - [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
  - [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
  - [4] 前の設定項目に戻ります。
  - [5] 次の設定項目に進みます。
- [C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
 [2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください（1秒以上の長押しで実行）。  
 『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。





■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

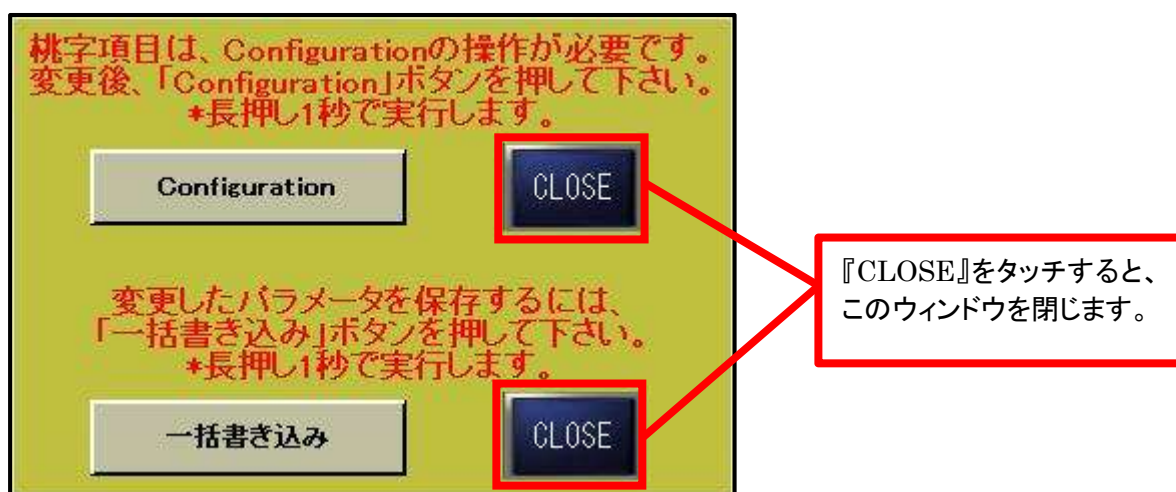
『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。

- [C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
 [2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。  
 『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。





■概要

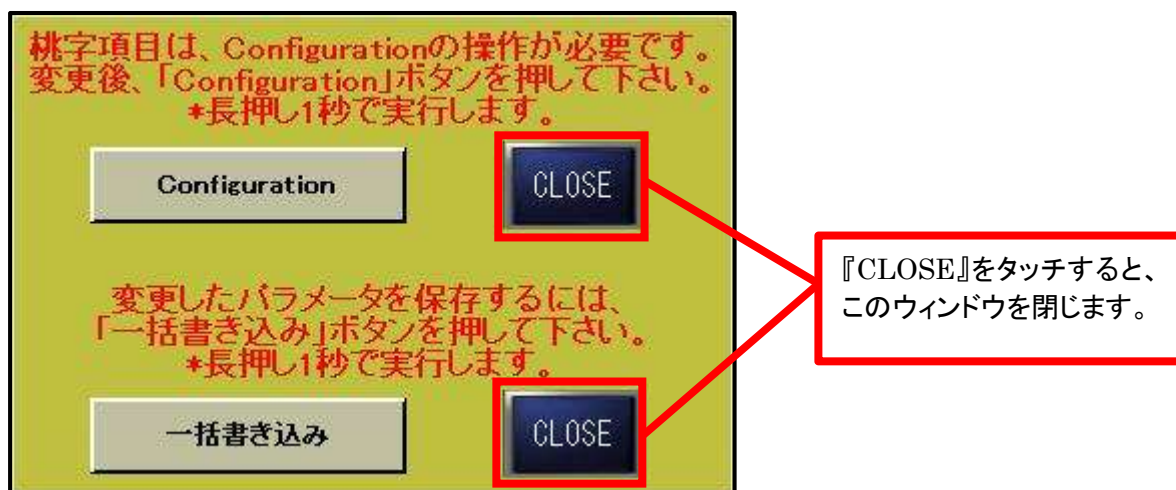
I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
  - [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
  - [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
  - [4] 前の設定項目に戻ります。
  - [5] 次の設定項目に進みます。
- [C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
 [2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。  
 『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。







■概要

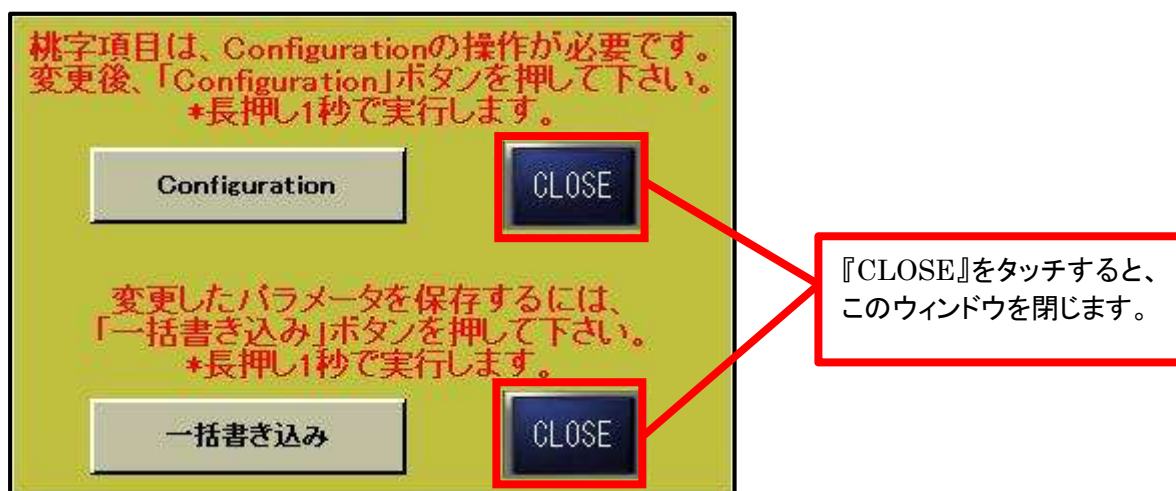
I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
  - [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
  - [3] パラメータ設定のトップ画面(ベース画面 B1050)に戻ります。
  - [4] 前の設定項目に戻ります。
  - [5] 次の設定項目に進みます。
- [C1] このボタンをタッチすると、下記ウィンドウが表示されます。  
 [2]の中のパラメータで、名称が桃色のパラメータの内容を変更したら、必ず、下記ウィンドウにて『Configuration』ボタンを押してください(1秒以上の長押しで実行)。  
 『Configuration』の実行後、パラメータが反映されます。





## 10. 35 I/Oパラメータ設定-6画面（ベース画面 B1084）



### ■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。



■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。

### 10. 37 I/Oパラメータ設定-8画面（ベース画面 B1086）



#### ■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

#### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。  
パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。



■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。  
パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。



#### ■概要

I/Oパラメータ設定の画面になります。

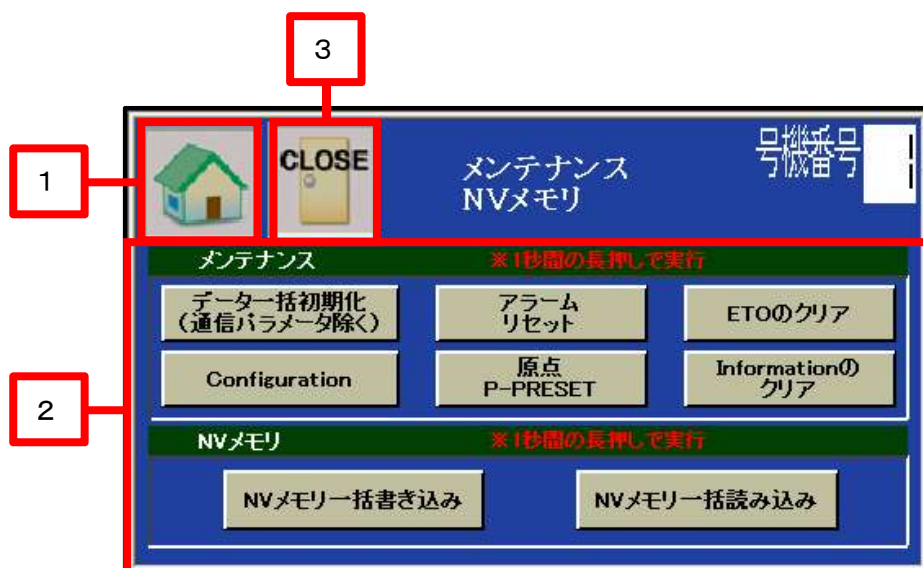
『NEXT』ボタンや『BACK』ボタンにて、設定項目が表示されます。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

#### ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のパラメータを編集することができます。  
パラメータの詳細内容については、AZシリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。
- [3] パラメータ設定のトップ画面（ベース画面 B1050）に戻ります。
- [4] 前の設定項目に戻ります。
- [5] 次の設定項目に進みます。





■概要

各種メンテナンスと NV メモリ操作の画面になります。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。 選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のメンテナンスをすることができます。メンテナンスの詳細内容については、AZ シリーズの『機能編』のマニュアルをご参照してください。各ボタンは、1 秒以上の長押しで、実行されます。
- [3] パラメータ設定のトップ画面 (ベース画面 B1050) に戻ります。

**【参考情報】**

メンテナンス、および NV メモリにある各ボタンは、1 秒以上の長押しにて、実行されます。ボタンを 1 秒以上タッチし続けることをお願いいたします。

## 10. 4.1 アラーム履歴画面（ベース画面 B1100）



### ■概要

ドライバで発生したアラーム履歴を確認することができます。

一画面で表示できる履歴は、6個までですが、上下ボタンにて過去の履歴をスクロールすることが可能です。

また、右上の『号機番号』にて、ドライバの号機番号を選択することができます。選択範囲は、1～15までです。未接続のドライバの号機番号は、絶対に選択しないでください。

本データ設定パネルのアラーム履歴画面は、ドライバで発生したアラームを表示しております。

ドライバで発生したアラームの要因と対応方法については、AZシリーズのマニュアルに記載しております。

『AZシリーズ 機能編』のマニュアルを参照して、アラームの要因を取り除いてください。

### 【注意事項】：AZシリーズのドライバアラーム内容について

AZシリーズのドライバアラームの詳細内容については、  
オリエンタルモーター社の『AZシリーズ 機能編』のマニュアルをご参照ください。

下記、URL からダウンロードできます。

URL : <https://www.orientalmotor.co.jp/>

本データ設定パネルは、GP-4116T で作成していますが、GP-4116T 本体の機能としての注意事項があります。

詳細な注意事項については、下記の『【GP-4116T 本体の機能としての注意事項】』を参照してください。

### 【GP-4116T 本体の機能としての注意事項】

・アラーム履歴の保存周期は、10分です。つまり、新しいアラームが発生して、10分以内にタッチパネルの電源をOFFした場合は、その新しいアラーム履歴は、保存されませんので、ご注意ください。

## ■詳細内容

- [1] トップ画面に移行します。
- [2] 右上の『号機番号』で選択したドライバ軸のアラーム履歴を表示します。
- [3] このボタンを押すと、最新の履歴にスクロールします。  
スクロールさせるには、発生したアラームのどれか([2]の部分)をタッチしたあと、このボタンを押してください。
- [4] このボタンを押すと、古い履歴にスクロールします。  
スクロールさせるには、発生したアラームのどれか([2]の部分)をタッチしたあと、このボタンを押してください。
- [5] 現在発生しているアラームを表示します。アラームコードは、16進数で表示しています。
- [6] アラーム履歴をクリアすることができます。  
アラーム履歴をクリアするには、発生したアラームのどれか([2]の部分)をタッチしたあと、『Message CLR』ボタンを押してください。
- [7] 現在発生しているアラームをクリアします。  
アラームクリアは、メンテナンスコマンドの『アラームのリセット』コマンドを使用しています。

## 11. 付録

11. 1 付録 A 直動製品の mm 設定やギヤードモーターの deg 設定について  
直動製品の mm 設定やギヤードモーターの deg 設定について、説明します。  
本データ設定パネルで、mm や deg を表示させるには、『機構諸元設定画面』にて、電子ギヤや機構形状等のパラメータを変更することにより、mm や deg の単位に変更することができます。  
このパラメータの変更は、本データ設定パネルの他に、MEXE02 でも同様に行うことができます。

### 【機構諸元設定パラメータ画面】



上記の『機構諸元設定』パラメータ画面の赤枠内にあるパラメータを変更することで、mm や deg の単位に変更することができます。

変更する対象パラメータは、以下になります。

- ・機構諸元設定
- ・電子ギヤ A
- ・電子ギヤ B
- ・ギヤ比設定
- ・機構形状
- ・機構リード
- ・機構リード 小数点以下桁数

上記パラメータの詳細な設定値については、次項以降の章をご覧ください。

上記パラメータを変更後は、『メンテナンス/NV メモリ』画面にある、『NV メモリー括書込み』ボタンにて変更したパラメータをドライバに保存してください。

パラメータを保存後、ドライバの電源を再投入してください。

#### 【注意事項】

『機構諸元設定』画面にあるパラメータを変更した後は、必ず、『メンテナンス/NV メモリ』画面にある、『NV メモリー括書込み』ボタンをタッチしてください(1 秒以上の長押しで実行)。

『NV メモリー括書込み』ボタンで、変更したパラメータを保存後、ドライバの電源を再投入してください。

### 11. 2 付録 A-1 ギヤードモーターの deg 設定について

オリエンタルモーター製のギヤードモーターで、deg 表示にするには、下記の一覧表を参考に、各パラメータを設定します。

パラメータを変更後、『NV メモリー括書き込み』ボタンで、ドライバに設定値を保存後、ドライバの電源を再投入してください。

	丸シャフト	TS3.6	PS5 HP5	TS7.2 PS7.2 FC7.2	HP9
ギヤ比	1	3.6	5	7.2	9
最小移動量 (ステップ角)	0.1° /step	0.01° /step	0.01° /step	0.01° /step	0.01° /step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	5	1	5	1	1
電子ギヤB	18	10	36	5	4
ギヤ比設定	0.00	3.60	5.00	7.20	9.00
機構形状	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)
機構リード	1	1	1	1	1
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	TS10 PS10 FC10	HP15	TS20 FC20	PS25	TS30 FC30
ギヤ比	10	15	20	25	30
最小移動量 (ステップ角)	0.01° /step	0.01° /step	0.01° /step	0.01° /step	0.01° /step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	5	5	5	25	5
電子ギヤB	18	12	9	36	6
ギヤ比設定	10.00	15.00	20.00	25.00	30.00
機構形状	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)
機構リード	1	1	1	1	1
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	PS36	PS50 HS50	HS100
ギヤ比	36	50	100
最小移動量 (ステップ角)	0.01° /step	0.001° /step	0.001° /step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	1	5	5
電子ギヤB	1	36	18
ギヤ比設定	36.00	50.00	100.00
機構形状	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)
機構リード	1	1	1
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)



1 1. 3 付録 A-2 FESTO 製の直動製品と AZ を組合わせて mm 設定にする場合について

FESTO 製の直動製品と AZ モーターを組合わせて、mm 表示するには、下記の一覧表を参考に、各パラメータを設定します。

パラメータを変更後、『NV メモリー括書き込み』ボタンで、ドライバに設定値を保存後、ドライバの電源を再投入してください。

1) FESTO 製のベルトの場合

	EGC-TB/ELGA-TB/ELGR-TB		
	EGC-50-TB ELGR-TB-35 ELGG-TB-35	EGC-70-TB ELGR-TB-45 ELGR-TB-45	EGC-80-TB ELGA-TB-70 ELGR-TB-55 ELGR-TB-55
ベルト送り量 [mm/rev]	58mm/rev	78mm/rev	90mm/rev
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	5	5	1
電子ギヤB	29	39	9
ギヤ比設定	0.00	0.00	0.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	58	78	90
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	EGC-HD-TB
	EGC-HD-125-TB
ベルト送り量 [mm/rev]	102mm/rev
最小移動量	0.1mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定
電子ギヤA	50
電子ギヤB	51
ギヤ比設定	0.00
機構形状	2 (mm)
機構リード	102
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)

2) FESTO 製のボールネジの場合

	EGC-BS/EGC-HD-BS/ELGR-BS	
	EGC-70-BS-10P EGC-80-BS-10P EGC-HD-125-BS-10P EGC-HD-160-BS-10P ELGA-BS-70-10P ELGA-BS-80-10P	EGC-80-BS-20P EGC-HD-160-BS-20P ELGA-BS-80-20P
リード [mm/rev]	10mm/rev	20mm/rev
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	1	1
電子ギヤB	1	2
ギヤ比設定	0.00	0.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	10	20
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)

	EGSK-BSシリーズ				
	EGSK-20-1P	EGSK-26-2P	EGSK-20-6P EGSK-26-6P EGSK-33-6P	EGSK-33-10P EGSK-46-10P	EGSK-46-20P
リード [mm/rev]	1mm/rev	2mm/rev	6mm/rev	10mm/rev	20mm/rev
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	10	5	5	1	1
電子ギヤB	1	1	3	1	2
ギヤ比設定	0.00	0.00	0.00	0.00	0.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	1	2	6	10	20
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

3) FESTO 製のシリンダーの場合

	ESBF-BSシリーズ/EGSL-BSシリーズ		
	ESBF-BS-32-5P ESBF-BS-40-5P ESBF-BS-50-5P EGSL-BS-55-5P	EGSL-BS-35-8P	EGSL-BS-45-3P
リード [mm/rev]	5mm/rev	8mm/rev	3mm/rev
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	2	5	10
電子ギヤB	1	4	3
ギヤ比設定	0.00	0.00	0.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	5	8	3
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	ESBF-BSシリーズ/EGSL-BSシリーズ		
	ESBF-BS-32-10P ESBF-BS-40-10P ESBF-BS-50-10P EGSL-BS-45-10P EGSL-BS-75-10P	ESBF-BS-40-16P	ESBF-BS-50-20P EGSL-BS-75-20P
リード [mm/rev]	10mm/rev	16mm/rev	20mm/rev
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	1	5	1
電子ギヤB	1	8	2
ギヤ比設定	0.00	0.00	0.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	10	16	20
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	ESBF-BSシリーズ/EGSL-BSシリーズ
	EGSL-BS-55-12.7P
リード [mm/rev]	12.7mm/rev
最小移動量	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定
電子ギヤA	100
電子ギヤB	127
ギヤ比設定	0.00
機構形状	2 (mm)
機構リード	127
機構リード 小数点以下桁数	1 (×0.1)

4) FESTO 製のロータリーの場合

	ERMBシリーズ		
	ERMB-20	ERMB-25	ERMB-32
ギヤ比	4.5	4	3
最小移動量 (ステップ角)	0.01° /step	0.01° /step	0.1° /step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	1	1	5
電子ギヤB	8	9	6
ギヤ比設定	4.50	4.00	3.00
機構形状	3 (deg)	3 (deg)	3 (deg)
機構リード	1	1	1
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

5) FESTO 製のベルト+ギヤの場合

	EGC-TBシリーズ/ELGA-TBシリーズ				
	EGC-80-TB ELGA-TB-70				
ベルト送り量 [mm/rev]	90mm/rev				
ギヤ比	3	4	5	7	10
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	1	4	5	7	10
電子ギヤB	3	9	9	9	9
ギヤ比設定	3.00	4.00	5.00	7.00	10.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	90	90	90	90	90
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

	EGC-HD-TBシリーズ				
	EGC-HD-125-TB				
ベルト送り量 [mm/rev]	102mm/rev				
ギヤ比	3	4	5	7	10
最小移動量	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step	0.01mm/step
機構諸元設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定	マニュアル設定
電子ギヤA	5	20	25	35	50
電子ギヤB	17	51	51	51	51
ギヤ比設定	3.00	4.00	5.00	7.00	10.00
機構形状	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)	2 (mm)
機構リード	102	102	102	102	102
機構リード 小数点以下桁数	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)	0 (×1)

**【注意】ギヤ比7について**  
 ギヤ比7については、ラウンド設定が割り切りがないため、ラウンド設定を無効にしてください。  
 ラウンド設定の無効は、『初期座標生成・ラウンド座標設定』画面にあるパラメータを以下のように設定します。  
 ・『初期座標生成・ラウンド座標設定』： マニュアル設定  
 ・『ラウンド(RND)設定』： 無効

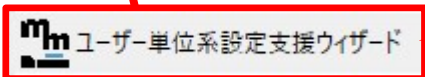
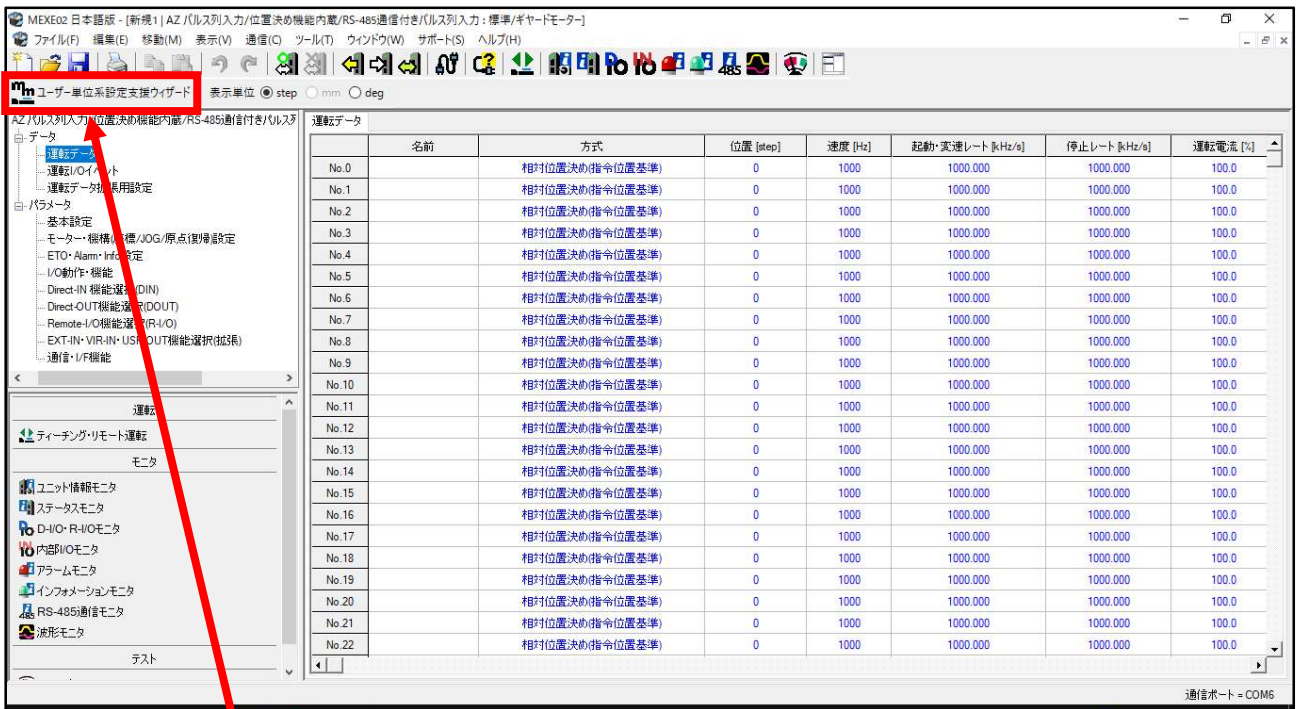


## 1 1. 4 付録 B MEXE02 で、mm や deg 表示にする方法について

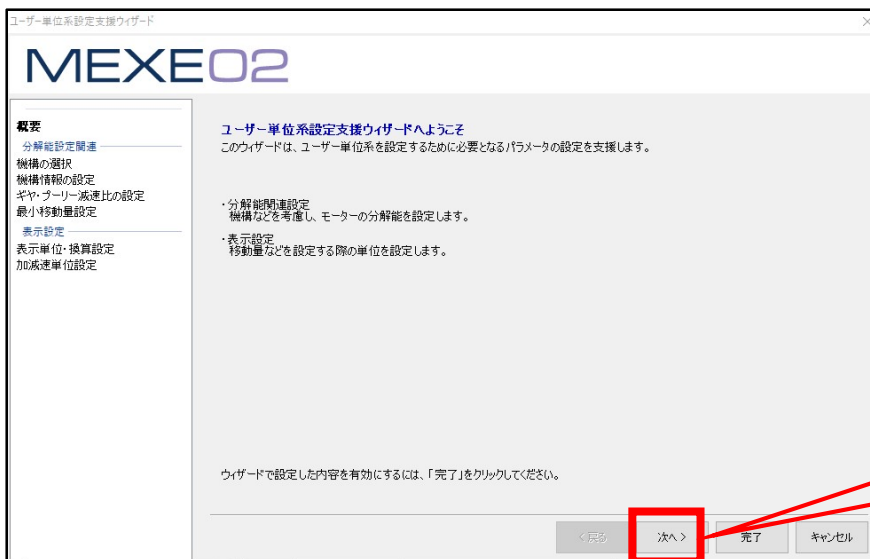
本データ設定パネルで、mm や deg 表示の変更については、前章で記載したように、『機構諸元設定画面』にて変更できますが、オリエンタルモーター製のパソコン設定ソフト MEXE02 で変更することもできます。

一例として、ボールネジ リード 6mm/rev(外部減速器なし)の変更方法を下記に記載します。

MEXE02 を立ち上げ、AZ シリーズを選択します。



『ユーザー単位系設定支援ウィザード』をクリックします



『次へ』をクリックします





機構条件を選択します。ここでは、『直動』を選択します

『次へ』をクリックします



リード 6mm/rev なので、『6.000』を入力します

『次へ』をクリックします



外部減速器はないので、変更せずに、『次へ』をクリック。もし外部減速器がある場合は、減速比を入力 (例ギヤ 1/10 は、『10』を入力)

『次へ』をクリックします



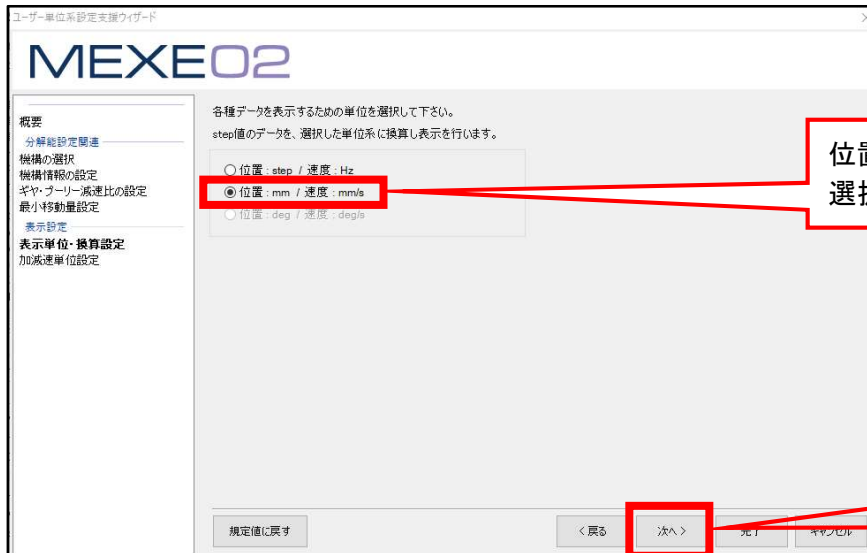
最小移動量は、『0.01』を入力します

『次へ』をクリックします

**【注意】 最小移動量の入力値について**  
 本データ設定パネルを使う場合は、『最小移動量』は、以下の設定値から選択してください。

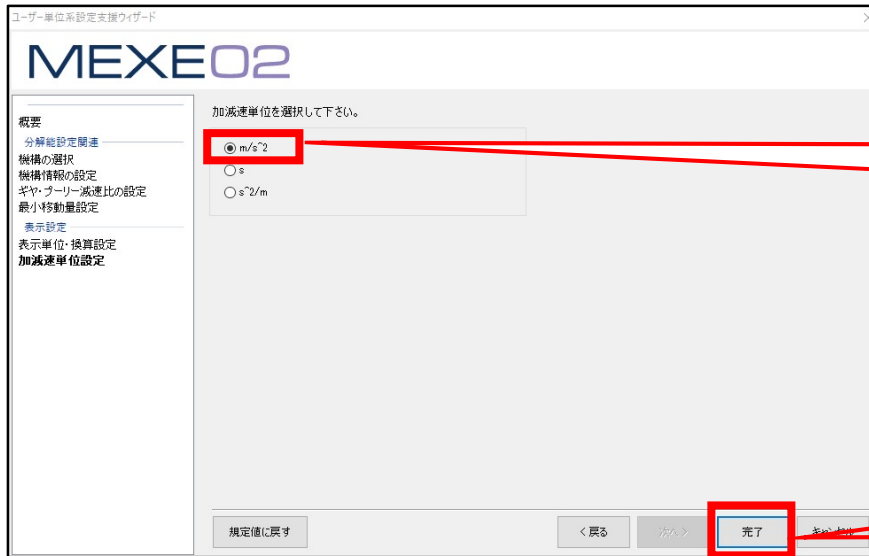
1、 0.1、 0.01、 0.001、 0.0001 の中から選択

それ以外を使った場合は、データ設定パネルで正しく数値が表示されません。



位置: mm / 速度: mm/s を選択します

『次へ』をクリックします



m/s<sup>2</sup> を  
選択します

『完了』を  
クリックします

『モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定』をクリックします



『モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定』にある、以下のパラメータを変更します。

- ・『機構諸元設定』パラメータ：『マニュアル設定』に変更
- ・『機構形状』パラメータ：『mm』

運転データ	モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定	
1	機構諸元設定	ABZO設定を優先
2	電子ギヤA	5
3	電子ギヤB	3
4	モーター回転方向	+側=CW
5	機構形状	Step
6	機構リード	6
7	機構リード小数点以下桁数	×1 [mm]
8		
9	ギヤ比設定	0.00



変更する

運転データ	モーター・機構(座標/JOG/原点復帰)設定	
1	機構諸元設定	マニュアル設定
2	電子ギヤA	5
3	電子ギヤB	3
4	モーター回転方向	+側=CW
5	機構形状	mm
6	機構リード	6
7	機構リード小数点以下桁数	×1 [mm]
8		
9	ギヤ比設定	0.00

上記パラメータを変更したら、AZドライバに変更した値を書込んでください。  
AZドライバに書き込んだあと、AZドライバの電源を再投入してください。  
電源再投入後に、mm表示になります。

## 11. 5 付録 C タッチ音を消す方法について

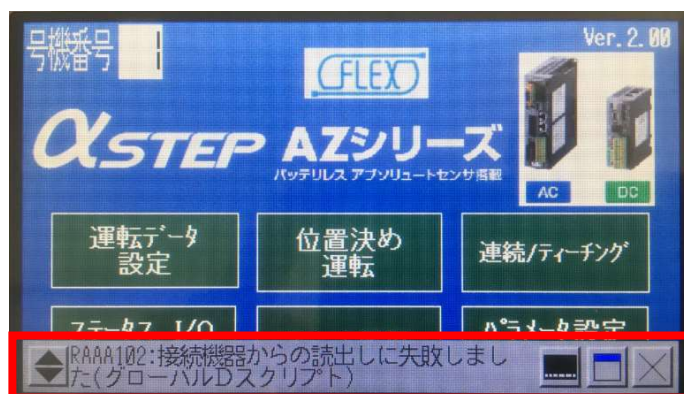
本データ設定パネルのタッチ音を消す方法について、記載します。  
ただし、電源投入時のブザー音は消すことができません。

### 【補足】

パネル本体の操作方法や内容については、  
Pro-face 社の『GP-4100 シリーズ カラーモデル ハードウェアマニュアル』をご参照ください。  
下記、URL からダウンロードできます。  
URL : <https://www.proface.com/ja>

- 1) データ設定パネルと AZ ドライバを繋いでいる通信ケーブルの接続を外します。  
通信ケーブルの接続を外したあとに、データ設定パネルの電源を投入します。

画面が立ち上がり、しばらくすると、通信ケーブルが外れているために、タッチパネル本体の下に  
通信が失敗していることを意味するエラーメッセージが表示されます。



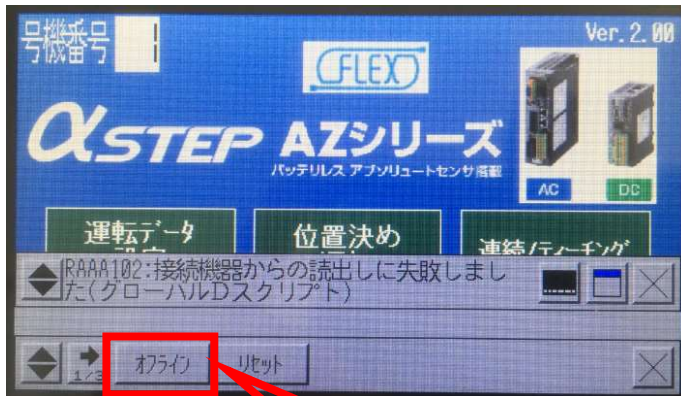
通信ケーブルが外れているため  
左記のようなエラーメッセージが  
表示されます。



エラーメッセージ内にある、『黒いアイコン』をタッチします。

2) オンラインをタッチします。

『黒いアイコン』をタッチすると、さらにメッセージ枠が増えて、その中にある『オフライン』をタッチします。

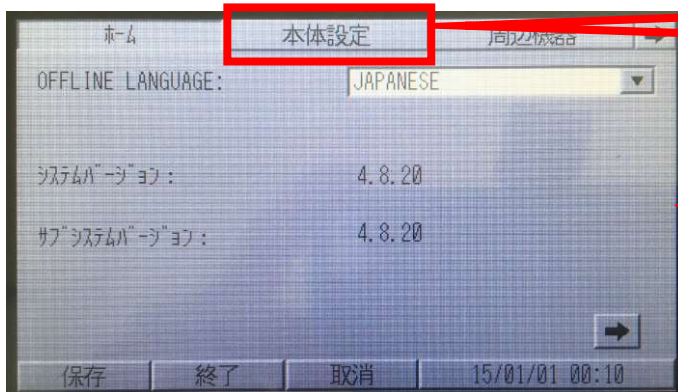


『オフライン』をタッチ

3) タッチパネル本体の設定画面が表示されます。

『オフライン』をタッチして、しばらく(約 5 秒)すると、タッチパネル本体の設定画面が表示されます。

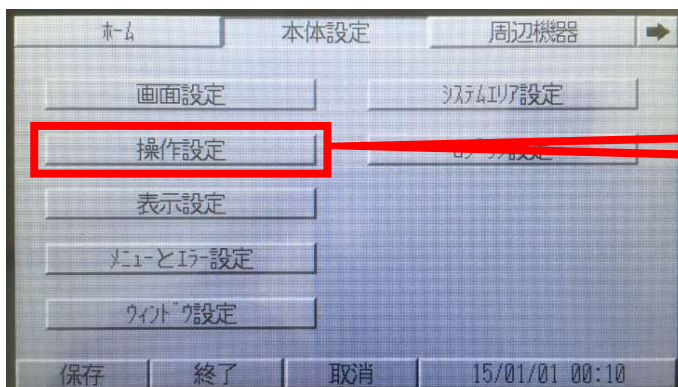
『本体設定』をタッチします。



『本体設定』をタッチ

『オフライン』をタッチ後、この画面が出てくるまでに、5 秒くらい時間がかかりますので、少々お待ちください

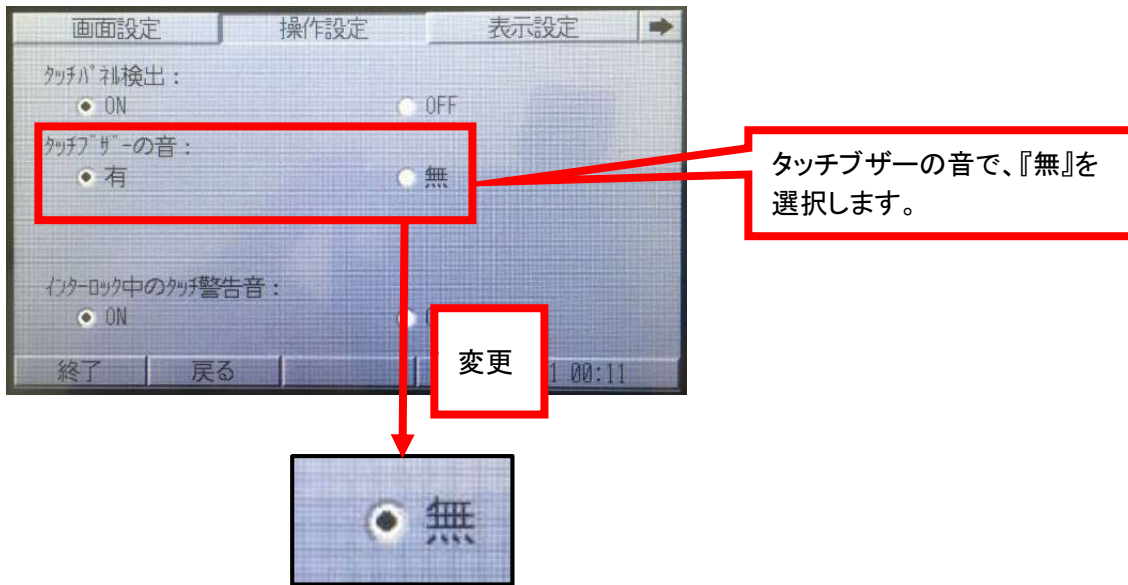
4) 『操作設定』をタッチします。



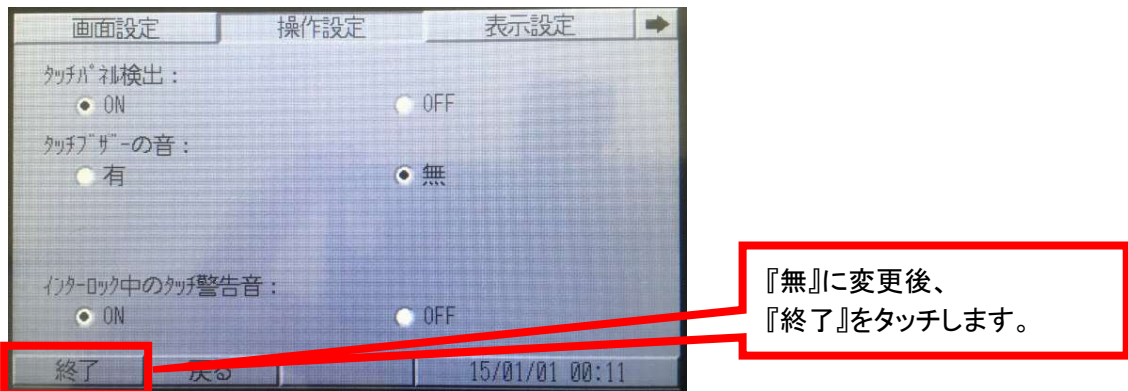
『操作設定』をタッチ



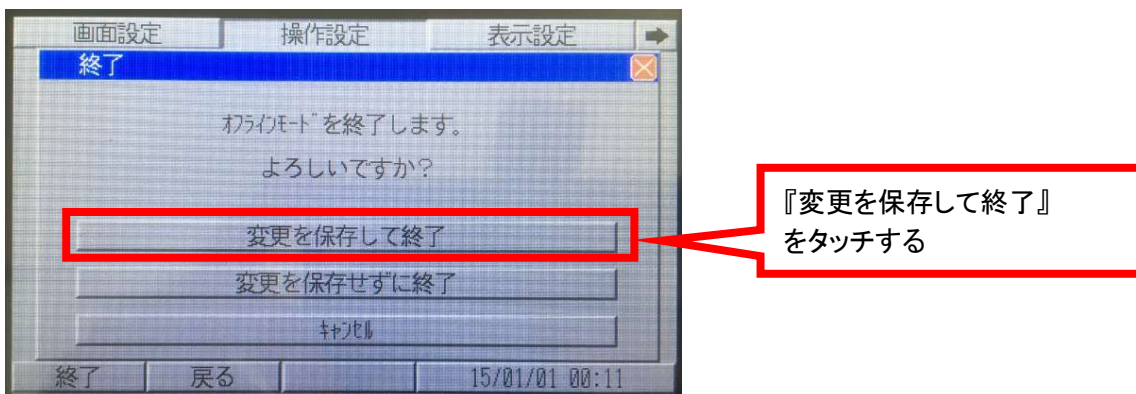
5) タッチブザーの音で、『無』を選択します。



6) 『終了』をタッチします。

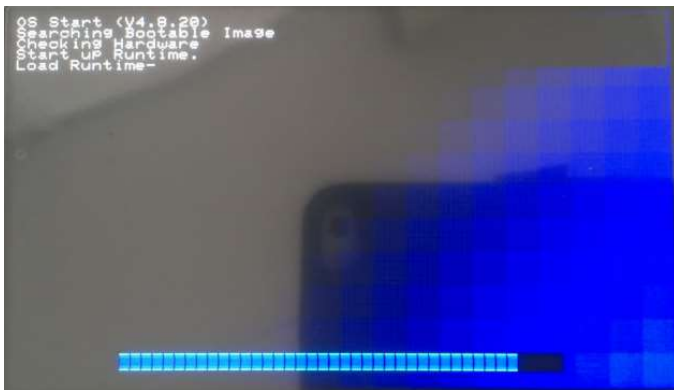


7) 『変更を保存して終了』をタッチします。



8) リブートします。

タッチパネル本体がリブートします。画面が立ち上がるまで、お待ちください。



画面が立ち上がったら、タッチパネル本体の電源を切り、通信ケーブルを接続しなおしてください。



## 12. 改定履歴

バージョン	改定日	改定内容
1.00	2017/05/01	新規作成
2.00	2017/10/02	結線図にタッチパネル側のピン番号を追加
3.00	2018/08/28	<ul style="list-style-type: none"><li>・結線図に写真を追加、ID 設定を強調</li><li>・シュナイダーエレクトリックホールディングス株式会社に社名変更</li><li>・表示単位、設定単位の mm/deg 対応</li></ul>
4.00	2019/01/16	<ul style="list-style-type: none"><li>・L シリーズ非対応を追加</li><li>・パネル本体の外形図、パネルカット寸法などを追加</li><li>・MEXE02 の単位設定支援ウィザードの設定方法を追加</li><li>・タッチ音を消す方法を追加</li></ul> など
4.10	2020/1/7	誤記修正

販売元

オリムベクスタ株式会社

**お問合せ窓口** (フリーコールです。携帯・PHSからもご利用いただけます。)

**0120-926-745**

受付時間 平日/9:00~17:30

WEB サイトでもお問合せやご注文を受け付けています。 <https://www.orimvexta.co.jp/>