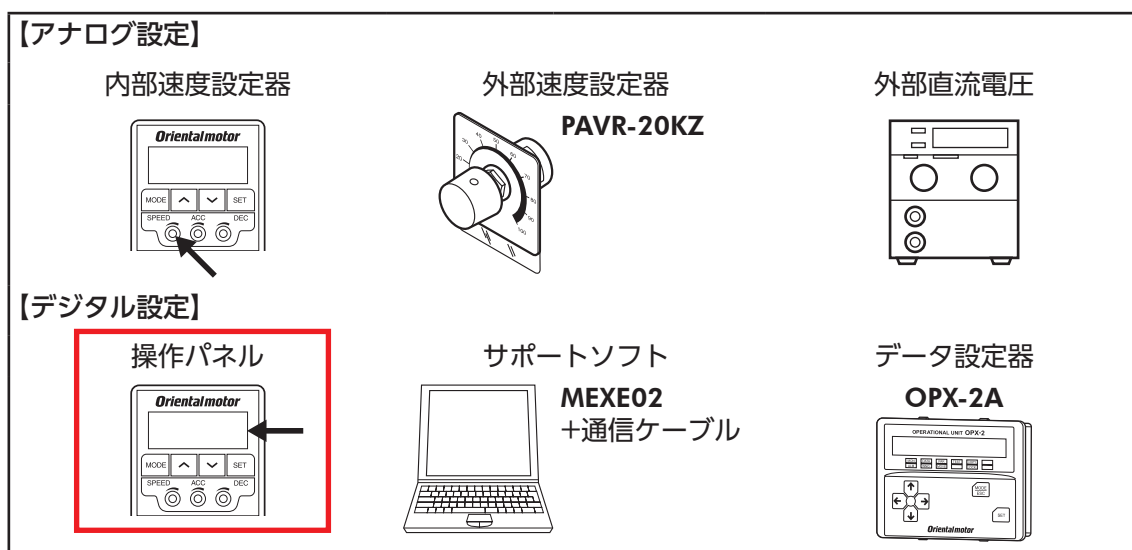


設定・操作マニュアル

デジタル設定の速度で駆動する方法

BXII シリーズ速度制御モードの回転速度設定方法は、以下の6つから選択できます。
 この資料ではデジタル設定のうち、ドライバ操作パネルでの設定方法と、外部電源を利用して駆動信号を入力する場合の接続について解説します。



<設定・操作の流れ>

- ① ドライバ正面のスイッチの設定
- ② パラメータの設定
- ③ 速度の設定
- ④ 駆動信号の接続
- ⑤ 各信号の役割について

●この資料は **BXII** シリーズ 取扱説明書より、パラメータと接続の内容の一部を抜粋したものです。
 取扱説明書は当社の WEB サイトからダウンロードできます。必ず併せてご確認ください。
<https://www.orientalmotor.co.jp/download/manual/series.action>

【お問い合わせ先】 (携帯電話・PHSからもご利用可能です。)
 オリエンタルモーター株式会社
 お客様ご相談センター
 TEL 0120-925-410
 [受付時間] 平日 9:00~19:00

① ドライバ正面のスイッチの設定

【制御モードの確認】

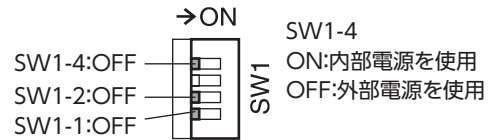
出荷時は速度制御モードの設定になっており、変更は不要です。

BXII シリーズには 4 種類の制御モードがあり、正面のスイッチ、SW1-1、SW1-2 を使って切り替えられます。

【入力信号用電源の選択】

SW1-4 は出荷時 OFF (外部電源を使用) 設定になっています。

SW1 の設定



※ SW1 は、電源を投入する前に切り替えてください。

※ PLCなどの外部電源を利用する場合、SW1 は出荷時設定のままです。

内部電源を利用する場合の接続については取扱説明書をご確認ください。

② パラメータの設定

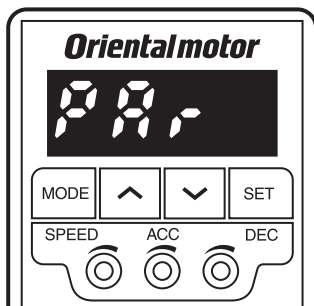
速度の設定方法は「アナログ速度・トルク」パラメータ (ID:2161) で設定します。

回転速度を操作パネル設定する場合、設定値「0」にすると全データ Noがデジタル設定になります。

「アナログ速度・トルク」パラメータ (ID : 2161) 出荷時設定 : 1

運転データ	パラメータが 0 のとき		パラメータが 1 のとき		パラメータが 2 のとき	
	運転速度	トルク制限	運転速度	トルク制限	運転速度	トルク制限
No.0	デジタル設定	デジタル設定	内部速度設定器	デジタル設定	デジタル設定	PAVR-20KZ 外部直流電圧
No.1			PAVR-20KZ 外部直流電圧			
No.2			デジタル設定			

ドライバのデジタルパネルより、現在のパラメータ設定の確認、および変更が可能です。

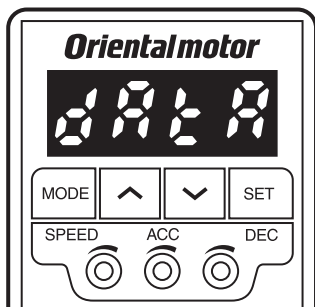


パラメータモードの表示

1. MODEキーを 3 回押してパラメータモードにする
2. SETキーを 1 回押し、ID () 画面にする
3. SETキーを押して矢印キーでパラメータ ID:2161 を入力
4. SETキーを押して確定 (点滅)
5. 矢印キーで 0 にする
6. SETキーを押して確定 (点滅)
7. 電源再投入

③ 速度の設定

ドライバのデジタルパネルより、速度データの書き込みを行います。



データモードの画面表示

1. MODEキーを2回押してデータモードにする
2. SETキーを1回押し、データ No.0 (**000**) を表示※
3. SETキーで、速度の設定画面 (**FEU**) に変更、再度 SETキーを押す
4. 上矢印キーで速度を入力(1000r/minなら「1000」)
5. SETキーを押して確定(点滅)

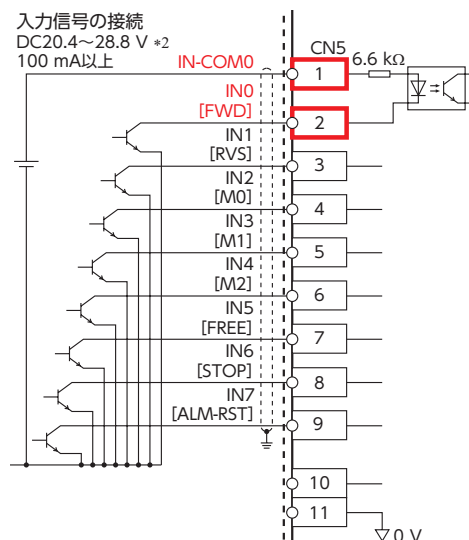
※運転データ No.0 にデータを設定する場合の表示です。

矢印キー (**↑** **↓**) を使って、編集するデータ番号を切り替えられます。
データは No.0 ~ 15 まで 16 速の設定が可能です。

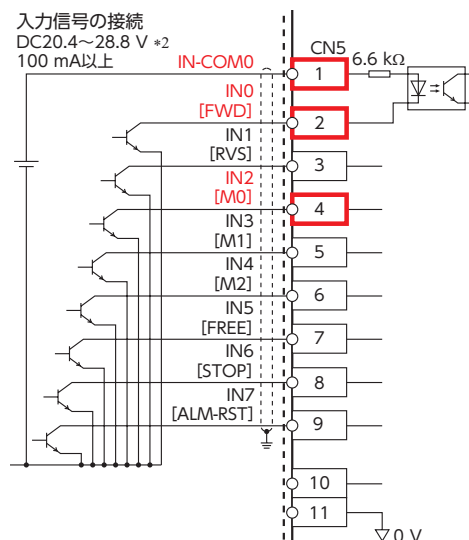
④ 駆動信号の接続

CN5 コネクタに信号用の接続を行います。ここではドライバの外部電源を使用する場合の接続を紹介します。
外部電源利用の場合、入力信号の COM は CN5 の No.1 (IN-COM0) を使用します。
No.11 (IN-COM1) は使用しません。

例 1: データ No.0 の速度で CW 方向に駆動したい場合
No.1 ピン (IN-COM0) に DC24V を接続
No.2 ピン (FWD) に GND 接続



例 2: データ No.1 の速度で CW 方向に駆動したい場合
No.1 ピン (IN-COM0) に DC24V を接続
No.4 ピン (M0) に GND を接続
No.2 ピン (FWD) に GND 接続



※こちらはシンクロジックの場合の接続案内です。
入力信号はソースロジックでも接続可能です。
詳細は取扱説明書をご覧ください。

⑤ 各信号の役割について

デジタル設定で速度を設定する場合、M0～M3、FWD(またはRVS)を使用します。
STOP信号は必要に応じて使用します。

【M0】

デジタル設定を利用すると No.0～15 までの 16 速設定が可能になります。
例えば、運転データ No.1 を選択するには M0 信号を入力します。

M0～M3 入力の組み合わせと運転データ

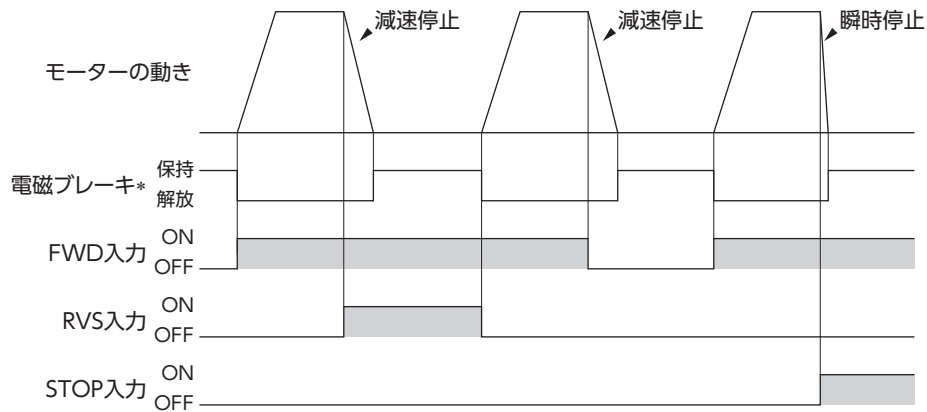
運転データ No.	M3	M2	M1	M0
0	OFF	OFF	OFF	OFF
1	OFF	OFF	OFF	ON
2	OFF	OFF	ON	OFF
3	OFF	OFF	ON	ON
4	OFF	ON	OFF	OFF
5	OFF	ON	OFF	ON
6	OFF	ON	ON	OFF
7	OFF	ON	ON	ON
8	ON	OFF	OFF	OFF
9	ON	OFF	OFF	ON

【FWD/RVS/STOP】

FWD入力を ONにすると、モーターが CW方向へ回転します。OFFにすると減速停止します。
RVS入力を ONにすると、モーターが CCW方向へ回転します。OFFにすると減速停止します。
FWD入力と RVS入力の両方が ONになると、モーターは減速停止します。

運転中に STOP入力を ONにすると、モーターは瞬時停止します。

停止方法は [STOP入力停止方法] パラメータ (ID:256) の設定で変更することができます。



* 電磁ブレーキ付モーターの場合