

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
Cn001	0 – Tork kontrol 1 – Hız Kontrol 2 – Pozisyon Kontrol (External) 3 – Pozisyon/Hız Kontrol Switch 4 – Hız/Tork Kontrol Switch 5 – Pozisyon/Tork Kontrol Switch 6 – Pozisyon Kontrol (Internal)	2	HEPSİ
Cn002.0 H00*	0 – Giriş kontağı ile Servo On 1 – Giriş kontağı aktif değil Powerda On	0	HEPSİ
Cn002.1 H00*0	0 – Harici limit etkin 1 – Harici limit etkin değil	0	HEPSİ
Cn002.2 H0*00	0 – Sürekli Auto Tuning ayarı pasif 1 – Sürekli Auto Tuning ayarı aktif	0	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn002.3 H*000	0 – Reset sinyali aktif edilebilir Servo off durumunda ise (Servo On kontak girişi yoksa) 1 – AL-09 alarmı yoksa Servo ON ve OFF durumlarında görülür	0	HEPSİ
Cn003	Mekanik Fren sinyal zamanlama ayarı 1=ON 0=OFF	0 msn	HEPSİ
Cn004	0 – Tork kontrol(CCW); Speed kontrol(CCW) 1 – Tork kontrol(CW); Speed kontrol(CCW) 2 – Tork kontrol(CCW); Speed kontrol(CW) 3 – Tork kontrol(CW); Speed kontrol(CW) CW: Saat yönü CCW: Saat yönü tersi	0	Hız Kont. Tork Kont.
Cn005	Encoder pulse çıkış scale	Cihaza Göre değişken	HEPSİ
Cn006.0 H00*	0 – Speed feedback 1 – Torque control 2 – Speed control 3 – Pulse command input 4 – Pozisyon değeri 5 – Elektriksel aç 6 – Ana devre gerilimi	2	HEPSİ
Cn006.1 H00*0	Analog monitor çıkışı	0	HEPSİ
Cn007	CW ve CCW yönü için Hız preset seviyesi	Rpm x 1/3	Hız Kont. Tork Kont.
Cn008	Dinamik Fren Mekanik Fren 0 yok yok 1 yok var 2 var yok 3 var var	2	HEPSİ

Cn009	0 – Tork limitine ulaşıldığında servo yavaşlayarak sıfır hız durumunu alır 1 – Dinamik frenleme ile yavaşlayarak durdurulur 2 – Bir kez Tork limiti aşıldığında (+300%) yavaşlayarak durdurulur	0	HEPSİ
Cn010	CCW Tork limiti Cn10 = 200	300 %	HEPSİ
Cn011	CW Tork limiti Cn11 = -200	-300 %	HEPSİ
Cn012	Güç ayarı için harici direnci seçimi (Watt)	60/150 W	HEPSİ
Cn013	Rezonans Frekans Filtresi	0 Hz	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn014	Band Geçiren Rezonans Filtresi	7	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn015.0 H000*	0 – Anahtarlama PI den P ye eğer Tork kontrol komutu Cn016 dan büyükse 1 – Anahtarlama PI den P ye eğer Speed kontrol komutu Cn017 dan büyükse 2 – Anahtarlama PI den P ye eğer Hızlanma oranı Cn018 dan büyükse 3 – Anahtarlama PI den P ye eğer Pozisyon hata Cn019 dan büyükse 4 – Anahtarlama PI den P ye PCNT girişi 1 ise çoklu giriş terminalerinden biri setlenir.	4	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn015.1 H00*0	0 – Anahtarlama kazan 1 den 2 ye eğer Tork kontrol komutu Cn021 dan büyükse 1 – Anahtarlama 1 den 2 ye eğer Speed kontrol komutu Cn022 dan büyükse 2 – Anahtarlama 1 den 2 ye eğer Pozisyon hata Cn019 dan büyükse 3 – Anahtarlama 1 den 2 ye eğer Pozisyon hata Cn019 dan büyükse 4 – Anahtarlama 1 den 2 ye G-SEL girişi 1 ise çoklu giriş terminalerinden biri setlenir.	4	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn016	Cn015.0 = 0 Tork komutu Cn016 dan küçükse PI kontrol seçilir Tork komutu Cn016 dan büyükse P kontrol seçilir	200 %	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn017	Cn015.0 = 1 Tork komutu Cn017 dan küçükse PI kontrol seçilir Tork komutu Cn017 dan büyükse P kontrol seçilir	0 rpm	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn018	Cn015.0 = 2 Tork komutu Cn018 dan küçükse PI kontrol seçilir Tork komutu Cn018 dan büyükse P kontrol seçilir	0 rps/s	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn019	Cn015.0 = 3 Tork komutu Cn019 dan küçükse PI kontrol seçilir Tork komutu Cn019 dan büyükse P kontrol seçilir	0 pulse	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn020	Otomatik kazanç anahtarlama gecikme zamanı	0 x 0.2 msn	Poz. Kont. Hız Kont.

Cn021	<p>Otomatik kazanç 1 & 2 geçiş şartları (Tork komutu) Set Cn015.1 = 0</p> <p>Tork komutu Cn021 den daha az ise, kazanç 1 seçildi. Tork komutu Cn021 den büyük ise kazanç 2 seçildi. Kazanç 2 ve Tork komutu aktif hale geldiğinde Cn021 değeri, sistemin otomatik olarak geri kazanç 1 geçiş zamanı geçmek Cn020 tarafından ayarlanabilir.</p>	200 %	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn022	<p>Otomatik kazanç 1 & 2 geçiş şartları (Hız Komutları) Cn015.1 = 1 Ayarlayın</p> <p>Hız komutu Cn022 den az olduğunda Kazanç 1 seçildi. Hız komutu Cn022 den büyük olduğunda kazanım 2 seçilir. Kazanım 2 ve hız komutu aktif hale geldiğinde Cn022 sistem değerinin ayarı daha az olacak otomatik olarak geri kazanım 1'e geçmek için zaman gecikmesi Cn020 tarafından ayarlanabilir.</p>	0 rpm	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn023	<p>Otomatik kazanç 1 & 2 geçiş şartları (İvmesi Komutları) Set Cn015.1 = 2</p> <p>İvme komutu Cn023 den az olduğunda Kazanç 1 seçilir İvme komutu Cn023 den büyük olduğunda Kazanım 2 seçilir Kazanım 2 ve ivme komutu aktif hale geldiğinde Cn023 sistem değerinin ayarı daha az olacak. Otomatik olarak geri kazanım 1'e geçmek için zaman gecikmesi Cn020 tarafından ayarlanabilir.</p>	0 rps/s	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn024	<p>Otomatik kazanç 1 & 2 geçiş şartları (Pozisyon hata değeri) Set Cn015.1=3</p> <p>Pozisyon hatası değeri Cn024 den daha az olduğunda Kazanç 1 seçilir. Pozisyon hatası değeri Cn024 den daha büyük olduğunda kazanç 2 seçilir. Kazanım 2 ve konum hatası değeri etkin hale geldiğinde Cn024 sistem değerinin ayarı daha az olacak. Otomatik olarak geri kazanım 1 e geçmek için zaman gecikmesi Cn020 tarafından ayarlayın.</p>	0 pulse	Poz. Kont. Hız Kont.
Cn025	Yük Atalet oranı	40 x 0.1	Poz. Kont. Hız Kont.
$LoadInertiaRatio = \frac{LoadInertiaToMotor(J_L)}{MotorRotorInertia(J_M)} \times 100\%$			

Cn026 H000*	Cn002.2 Auto Tuning aktif ise; Cn026 dan değişim Pn310, Sn211 ve Sn212 yi otomatik değiştirir.			4	Poz. Kont. Hız Kont.		
		Pn310 (1/s)	Sn211 (Hz)			Sn212 (x0.2ms)	
	1 –	15	15			300	
	2 –	20	20			225	düşük
	3 –	30	30			150	
	4 –	40	40			100	
	5 –	60	60			75	orta
	6 –	85	85			50	
	7 –	120	120			40	
	8 –	160	160			30	yüksek
9 –	200	200	25				
A –	250	250	20				
Cn027	Analog monitör çıkışı 1			4 x 40mV	HEPSİ		
Cn028	Analog monitör çıkışı 2			4 x 40mV	HEPSİ		
Cn029	0 – Pasif 1 – Reset parametre. Fabrika ayarına geri dön			0	HEPSİ		
Cn030	Servo motor motor kodu			H****	HEPSİ		

Not 1: Servo Sürücü ve Motor bağlantılarını kontrol ediniz. TECO Servo motor sürücü besleme gerilimi Monofaze olup 220v gerilim ile çalıştırılmalıdır. Bu yüzden Trifaze 3 faz besleme gerilimi bağlantısı kesinlikle yapılmamalıdır.

Not 2: Sürücü ile Motor besleme kablosu bağlantısında dikkat edilecek husus U, V, W bağlantısı birebir aynı bağlanması gerekmektedir. U → Kırmızı V → Beyaz W → Siyah renk kablo sıralamasıdır.

Not 3: Servo sürücü ve motor bağlantısı yapıldıktan sonra kesinlikle direk çalıştırma yapmayınız. İlk önce sürücüye motor tanımlama kod girişi olan **Cn030** dan mevcut motor tanımlama parametresi girilmelidir. Bu işlem yapılmadığı takdirde Motor istenilen şekilde çalışmayacaktır....

Not 4: Yukarıdaki işlemler yapıldıktan sonra sürücü enerjisi kapatılıp tekrar enerji verilir. Ekranda AL-14 yazısı çıkacaktır. Bu fabrika ayarında normalde kapalı olan limit switch uyarısıdır. Bu işlemde **Hn504** parametresi H0104 → H0004 yapılacaktır. **Hn505** parametresi de H0105 → H0005 yapılarak fabrika ayarında normalde kapalı olan limit switch kontakları normalde açık yapılmış olur. Sonrasında sürücü enerjisi kesilip tekrar verildiğinde ekranda **bb** yazısı çıkacaktır. Bu ‘bb’ durumu Servo sürücünün hazır olduğu anlamına gelmektedir. Servo Sürücü ve Motor verilecek komut girişlerine göre çalışacaktır.

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
Tn001	Lineer hızlanma yavaşlama 0 – Pasif 1 – Aktif	0	T
Tn102	Lineer hızlanma yavaşlama zaman periyodu	1 msn	T
Tn103	Analog Tork Oranı	300 %	T
Tn104	Analog giriş voltaj ofset	0 mV	T
Tn105	Hız Limiti 1 SPD2 SPD1 0 1	100 rpm	T
Tn106	Hız Limiti 2 SPD2 SPD1 1 0	200 rpm	T
Tn107	Hız Limiti 3 SPD2 SPD1 1 1	300 rpm	T
Tn108	Tork çıkış monitör değeri	0 %	T

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
Sn201	Dahili Hız Komutu 1 SPD2 SPD1 0 1	100 rpm	S
Sn202	Dahili Hız Komutu 2 SPD2 SPD1 1 0	200 rpm	S
Sn203	Dahili Hız Komutu 2 SPD2 SPD1 1 1	300 rpm	S
Sn204	SIFIR HIZ SEÇİMİ (Sn215) 0 – Etkin değil 1 – Sıfır hız seçimi etkin Sn215	0	S
Sn205	Hız komutu hızlanma yavaşlama yöntemi 0 – Adım karşılık olarak 1 – Sn206 tarafından tanımlanmış s eğrisine göre Hızlanma / yavaşlama. 2 – Sn207 tarafından tanımlanmış doğrusal Hızlanma / yavaşlama zaman sabiti. 3 – Sn208 tarafından tanımlanmış Hızlandırma / yavaşlama için S eğrisi.	0	S
Sn206	Hız Komutu Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti (Sn205 = 1)	1 msn	S
Sn207	Hız Komutu Lineer Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti (Sn205 = 2)	1 msn	S
Sn208	S Eğrisi Hızlanma / Yavaşlama zaman ayarı (Sn205 =3)	1 msn	S
Sn209	S Eğrisi Hızlanma zaman ayarı (Sn208)	200 msn	S
Sn210	S Eğrisi Yavaşlama zaman ayarı (Sn208)	200 msn	S
Sn211	Hız Döngü Kazancı 1	40 Hz	S
Sn212	Hız Döngü Zamanı 1	100 x 0.2 msn	S
Sn213	Hız Döngü Kazancı 2	40 Hz	S
Sn214	Hız Döngü Zamanı 2	100 x 0.2 msn	S
Sn215	Seçili Sıfır Hız Değeri	50 rpm	S
Sn216	Analog Hız Oranı	Rate rpm	S
Sn217	Analog Hız Ofset Ayarı	0 mV	S
Sn218	Analog Hız Komutu Limiti	Rate rpm x 1.02	S

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
Pn301.0 H000*	Pozisyon Pulse Komutu seçimi 0 – Pulse + Sign 1 – CCW / CW Pulse 2 – AB - Pulse fazı x 2 3 – AB - Pulse fazı x 4	0	Pe
Pn301.1 H00*0	Pozisyon Pulse Komut Lojği 0 – Yükselen kenar 1 – Düşen kenar	0	Pe
Pn301.2 H0*00	Sürüşü yasaklama modu komutu seçimi 0 – Değeri girildiğinde Pozisyon Komutu değerini tutarlı olarak kaydeder 1 – Değeri girildiğinde Pozisyon Komutu değerini kaydetmez	0	Pi / Pe
Pn302	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 1 GN2 GN1 0 0	1	Pi / Pe
Pn303	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 2 GN2 GN1 0 1	1	Pi / Pe
Pn304	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 3 GN2 GN1 1 0	1	Pi / Pe
Pn305	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 4 GN2 GN1 1 1	1	Pi / Pe
Pn306	Elektronik Dişli Oranı	1	Pi / Pe
Pn307	Pozisyon Tam Değeri Pozisyon için belirlenmiş çıkış sinyali	10 pulse	Pi / Pe
Pn308	Yanlış Konum (Hata bant üst limiti)	50000 pulse	Pi / Pe
Pn309	Yanlış Konum (Hata bant alt limiti)	50000 pulse	Pi / Pe
Pn310	Pozisyon Döngü Kazancı 1	40 (1/s)	Pi / Pe
Pn311	Pozisyon Döngü Kazancı 2	40 (1/s)	Pi / Pe
Pn312	Pozisyon Döngü İleri Kazancı	0 %	Pi / Pe
Pn313	Pozisyon Komutu Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti	10 msn	Pi / Pe
Pn314	Pozisyon Komutunda Dönüş yönü 0 – CW Saat Yönü 1 – CCW Saat Yönü Ters	1	Pi / Pe

Pn315	<p>Pulse Hatası Silme Modu</p> <p>0 – Temizleme sinyali bir kere aktif edildiğinde darbe hata miktarını ortadan kaldırır</p> <p>1 – Temizleme sinyali bir kere aktif edildiğinde</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pozisyon komutu iptal edilir • Motor dönüşü kesilir • Pulse hata miktarı temizlenir • Makinenin Home referansı resetlenir <p>2 – Temizleme sinyali bir kere aktif edildiğinde</p> <ul style="list-style-type: none"> • Pozisyon komutu iptal edilir • Motor dönüşü kesilir • Pulse hata miktarı temizlenir 	0	<p>0 – Pe</p> <p>1 – Pe-Pi</p> <p>2 - Pi</p>
Pn316	<p>Dahili Pozisyon Komutu Modu</p> <p>0 – Absolute Position (Mutlak Pozisyon)</p> <p>1 – Incremental Position (Artımlı Pozisyon)</p>	0	Pi
Pn316.1 H00*0	<p>PHOLD Programı Seçme</p> <p>0 – PHOLD aktif olduktan sonra PTRG sinyali alınır. Servo motor dahili pozisyon komutunu PHOLD pozisyonundan devam ettirecektir</p> <p>1 – PHOLD aktif olduktan sonra PTRG sinyali alınır. Servo motor geçerli olan dahili pozisyon komutunu uygulayacaktır</p>	0	Pi
Pn317	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn318	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn319	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn320	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn321	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn322	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn323	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn324	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn325	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn326	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn327	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn328	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn329	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn330	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn331	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi

Pn332	Dahili Pozisyon Komutu 6 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn333	Dahili Pozisyon Komutu 6 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn334	Dahili Pozisyon Komutu 6 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn335	Dahili Pozisyon Komutu 7 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn336	Dahili Pozisyon Komutu 7 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn337	Dahili Pozisyon Komutu 7 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn338	Dahili Pozisyon Komutu 8 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn339	Dahili Pozisyon Komutu 8 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn340	Dahili Pozisyon Komutu 8 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn341	Dahili Pozisyon Komutu 9 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn342	Dahili Pozisyon Komutu 9 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn343	Dahili Pozisyon Komutu 9 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn344	Dahili Pozisyon Komutu 10 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn345	Dahili Pozisyon Komutu 10 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn346	Dahili Pozisyon Komutu 10 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn347	Dahili Pozisyon Komutu 11 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn348	Dahili Pozisyon Komutu 11 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn349	Dahili Pozisyon Komutu 11 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn350	Dahili Pozisyon Komutu 12 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn351	Dahili Pozisyon Komutu 12 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn352	Dahili Pozisyon Komutu 12 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn353	Dahili Pozisyon Komutu 13 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn354	Dahili Pozisyon Komutu 13 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn355	Dahili Pozisyon Komutu 13 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn356	Dahili Pozisyon Komutu 14 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn357	Dahili Pozisyon Komutu 14 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn358	Dahili Pozisyon Komutu 14 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi

Pn359	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn360	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn361	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn362	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
Pn363	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
Pn364	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
Pn365.0 H000*	<p>HOME Ayarları</p> <p>0 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CCW yönünde 1 hızında seçer ve Input bağlantıları CCWL veya CWL ana referans anahtarı olarak kullanılabilir. Home referans anahtarı bir kez algılandığında, CCWL ve CWL input kontakları tekrar normal haline döner.</p> <p>Not: Bu fonksiyonu kullanırken, Pn365 ayarları 1 veya 2 olamaz veya CCWL ve CWL için seçenekler 0’a ayarlı olmalıdır.</p> <p>1 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CW yönünde 1 hızında seçer. Giriş bağlantıları CCWL veya CWL ana referans anahtarı olarak kullanılabilir, ana pozisyon bir kez algılandığında CCWL ve CWL input kontakları tekrar normal maksimum haline döner.</p> <p>Not: Pn365 ayarları 1 veya 2, CCWL ve CWL için seçenekler 0’a ayarlı olmalıdır.</p> <p>2 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor Home pozisyonu CCW yönünde 1 hızında seçer ve ana ayarları yapar giriş kontağı ORG en kısa zamanda Aktive olur. Eğer Pn365.1=2 ise, en yakındakini seçer,ORG nin Yükselen kenarı ana pozisyon olacaktır (ana referansa ihtiyaç duymaksızın) ve uygun Pn365.2 ayarlarına uygun olarak durur.</p> <p>3 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CW yönünde 1 hızında seçer ve ana ayarları yapar, giriş kontağı Org en kısa zamanda aktive olur. Eğer Pn365.1=2 ise, en yakındakini seçer, ORG nin yükselen kenarı ana pozisyon olacaktır (ana referansa ihtiyaç duymaksızın) ve uygun Pn365.2 ayarlarına uygun olarak durur.</p> <p>4 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CCW yönünde 1 hızında seçer ve ana referans pozisyonu ayarlarken en kısa zamanda en yakınındaki Z algılanır. Bu fonksiyon kullanılırken Pn365.1=2 ayarlıdır. Z fazını ana olarak ayarladıktan sonra Pn365.3. ayarları ile uygun biçimde durur.</p> <p>5 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CW yönünde 1 hızında seçer ve ana</p>	0	Pi / Pe

	referans pozisyonu ayarlarken en kısa zamanda en yakınındaki Z algılanır. Bu fonksiyon kullanılırken Pn365.1=2 ayarlıdır. Z fazını ana olarak ayarladıktan sonra Pn365.3. ayarları ile uygun biçimde durur.		
Pn365.1 H00*0	<p>Bir kez Referans Ana anahtar veya Sinyal bulunursa Home konumu için arama yöntemi belirlir</p> <p>0 – Bir kez Home Referans geçiş veya sinyali tespit edilince, 2.hızdaki ters yöndeki motor en yakındaki Z yi bulur. Faz titreşimi ve ana pozisyon olarak bunu ayarlar. Pn365.3 ayar metotları ile uyumlu bir biçimde durur.</p> <p>1 – Bir kez Home Referans geçiş veya sinyali tespit edilince, motor bulunduğu yönde 2. hızda Z faz titreşimini bulmak için devam eder ve ana pozisyon olarak bunu ayarlar ve Pn365.3 ayar metotları ile uyumlu bir şekilde durur.</p> <p>2 – Pn365.0=2 veya 3 olduğunda, ORG ‘nin yükselen kenarını bulduğunda ise bunu ana pozisyon olarak ayarlar. Pn365.3. ile de uyumlu bir şekilde durur. Pn365.0=4 veya 5 ise, ana olarak Z faz titreşimini bulur ve Pn365.3 ile uyumlu olarak durur.</p>	0	Pi / Pe
Pn365.2 H0*00	<p>0 – Homing rutin devre dışıdır.</p> <p>1 – Güç devrede ve Servo on aktive olduğunda home rutini otomatik olarak başlatılır. Bu metot tekrar gerektirmeye ev rutini uygulamalarında kullanışlıdır. Hiçbir harici ana referans anahtarı gerekli değildir.</p> <p>2 – Ana rutini başlatmak için Shome giriş kontağı kullanın. Pozisyon in modunda Shome her an ana rutini başlatıcı olarak kullanılabilir.</p>	0	Pi / Pe
Pn365.3 H*000	<p>0 –</p> <p>1 –</p>	0	Pi / Pe
Pn366	Makine Home referans arama hızı 1. hız (hızlı)	100 rpm	Pi / Pe
Pn367	Makine Home referans arama hızı 2. hız (yavaş)	50 rpm	Pi / Pe
Pn368	Home pozisyon ofseti. Devir sayısı	0 rev	Pi / Pe
Pn369	Home pozisyon ofseti. Pulse sayısı	0 pulse	Pi / Pe

Diagnositics	Açıklama Fonksiyonu
dn - 01	Seçili Kontrol Modu
dn - 02	Output Terminal Durumları
dn - 03	Input Terminal Durumları
dn - 04	Software Versiyonu (CPU)
dn - 05	JOG Modu Seçimi
dn - 06	Rezerve Fonksiyonu
dn - 07	Oto Ofset Ayarı (Harici Analog giriş)
dn - 08	Servo Motor Modeli Kodu
dn - 09	ASIC Software Versiyonu

Ekran Parametreleri	Açıklama Fonksiyonu
Un - 01	Motor Devri (rpm)
Un - 02	Motor Torku (%)
Un - 03	Düzeltilici Yük oranı (%)
Un - 04	Birikmiş Yük oranı (%)
Un - 05	Maksimum Yük oranı (%)
Un - 06	Hız Komutu (rpm)
Un - 07	Pozisyon Hata Değeri (pulse)
Un - 08	Pozisyon Geri dönüşüm Değeri
Un - 09	Harici Analog Voltaj (v)
Un - 10	Ana Gerilim Değeri (v)
Un - 11	Harici Hız Komut Değeri
Un - 12	Harici CCW Tork limiti komut değeri
Un - 13	Harici CW Tork limiti komut değeri
Un - 14	Motor geri besleme-dönüş (tur) sayısı
Un - 15	Motor geri besleme-1 tur pulse değerinden daha az
Un - 16	Pulse Komutu dönme Değeri
Un - 17	Pulse komutu-1 tur pulse değerinden daha az
Un - 18	Tork Komutu (%)
Un - 19	Yük ataleti

Hızlı Başlat Parametreleri	Açıklama Fonksiyonu
qn - 401	Hız Döngü Kazancı 1
qn - 402	Hız Döngü Zamanı 1
qn - 403	Hız Döngü Kazancı 2
qn - 404	Hız Döngü Zamanı 2
qn - 405	Pozisyon Döngü Kazancı 1
qn - 406	Pozisyon Döngü Kazancı 2
qn - 407	Pozisyon Döngü Kazancı

ALARMLAR	AÇIKLAMA
AL-01	Giriş gerilimi 190v değerinden düşük ise bu alarmı verir.
AL-02	Giriş gerilimi 410v değerinden büyük ise bu alarmı verir.
AL-03	Motor aşırı yüklendi.
AL-04	Sürücü aşırı akım uyarısı.
AL-05	Motor enkoder bağlantı problemi var. (Enkoder ABZ faz sinyal hatası)
AL-06	Motor enkoder bağlantı problemi var. (Enkoder UVW faz sinyal hatası)
AL-07	Çok Fonksiyonlu (giriş-çıkış) bağlantı iletişim hatası var.
AL-08	Parametre yazma hatası
AL-09	Acil stop uyarısı.
AL-10	Motor aşırı akım uyarısı.
AL-11	Pozisyonlama hatası.
AL-12	Motor aşırı hız uyarısı.
AL-13	CPU hatası.
AL-14	Aynı anda limit girişleri uygulanmakta uyarısı (CCWL, CWL)
AL-15	Sürücü aşırı ısındı uyarısı.