## ■簡易サーボロック機能

### ●特長

運転動作の待機中（運転停止している期間）にサーボロック動作し、停止位置を保持します。

### ●用途

簡易的な位置保持制御を行う。

### ●パラメータ設定

| No. | 機能 | 単位 | 調整範囲 | 標準出荷値 | 備　考 |
|---|---|---|---|---|---|
| **F257** | サーボロック機能　禁止/許可 | — | 0：禁止<br>1：許可 | 0（禁止） | 運転中の変更が可能です。 |
| **F930** | サーボロックゲイン | — | 1～250 | 100 | サーボロック中の負荷変動に対する応答性を調整します。 |

### ●入力端子機能

| No. | 機能 | 動作 |
|---|---|---|
| 70 | サーボロック入力信号 | ON：運転停止中にサーボロック動作<br>OFF：サーボロック動作を解除 |
| 71 | サーボロック入力信号（反転） | |

### ●出力端子機能

| No. | 機能 | 動作 |
|---|---|---|
| 176 | サーボロックブレーキ信号 | ON：サーボロック入力信号ON後、サーボロック動作開始と同時にON<br>OFF：サーボロック入力信号OFFあるいはトリップ発生時にOFF |
| 177 | サーボロックブレーキ信号（反転） | |
| 178 | サーボロック動作信号 | ON：サーボロック動作時ON<br>OFF：サーボロック作動時以外はOFF |
| 179 | サーボロック動作信号（反転） | |

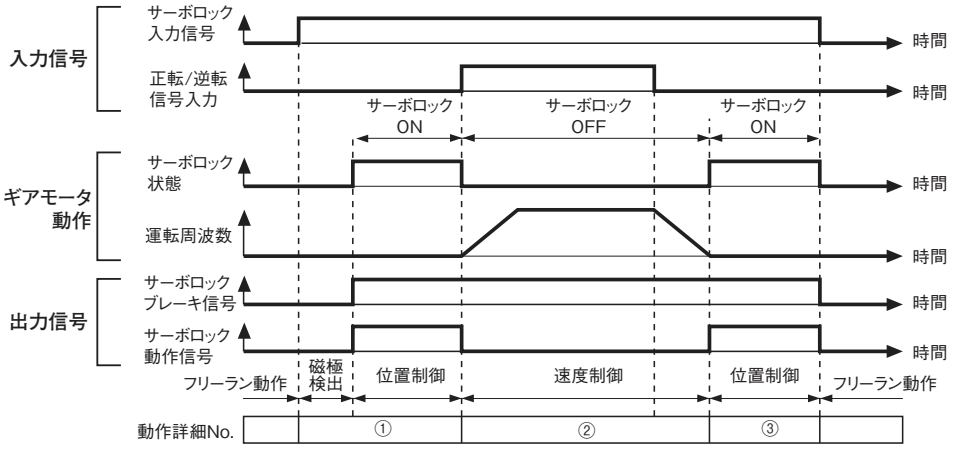
### ●動作詳細

・**F257**で設定したサーボロック機能が1（許可）のとき、かつ**F341**で設定したブレーキシーケンス機能が0（無効）の状態で、サーボロック動作可能となります。

・サーボロック動作中、モニタ表示は“Srvo”を表示します。

①サーボロック動作可能の状態において、運転準備信号ON、サーボロック入力信号ONのとき運転指令OFF（モータ停止時）でサーボロック動作

②正転/逆転運転指令ONでサーボロック動作解除

③正転/逆転運転指令OFFで出力周波数が0Hzになると同時にサーボロック動作

注1. **F257**：サーボロック機能　禁止/許可は、インバータ運転中でも設定の切り替えが可能です。運転中の切り替えにはご注意ください。
注2. 運転指令ON中に周波数設定を0Hzにした場合にはサーボロック動作しません。
注3. 工場出荷設定では**F108**（常時動作機能選択2）に入力端子機能No.70が割付けられています。
その為、**F257**を1（許可）に設定すると、運転指令OFF時に常にサーボロック状態になります。
注4.『ブレーキシーケンス機能』と『簡易サーボロック機能』は併用できません。
注5. ブレーキ付IPMギアモータでサーボロック機能を使う場合、ブレーキのON/OFFは、サーボロックブレーキ信号をご利用ください。