# 6．14　当て止め 当て押し機能

## 6．14．1　当て止め 当て押し機能を動作させる

**F382**：当て止め機能有効／無効
**F383**：当て止め周波数設定
**F384**：当て止め制限トルク
**F385**：当て止め検出時間
**F386**：当て押し制限トルク

**機能**
・一つの入力信号で、減速・当て止め・当て押しの一連の動作が行えます。当て止め状態の信号を出力します。



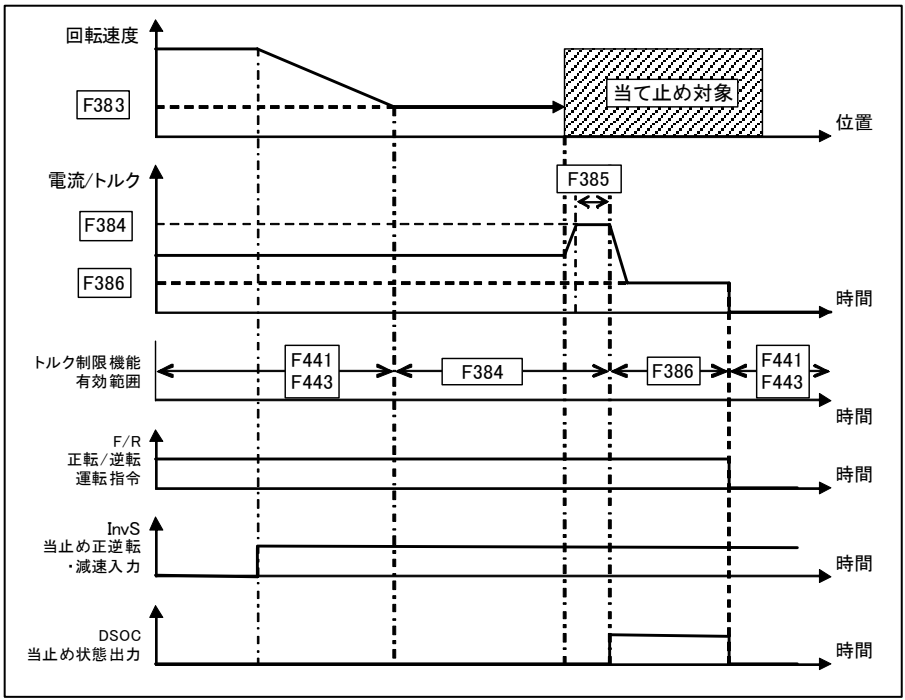
［パラメータ設定］

| タイトル | 機　　能 | 調整範囲 | 標準出荷設定値 |
|---|---|---|---|
| F382 | 当て止め機能有効／無効 | 0：無効<br>1：―<br>2：有効 | 0 |
| F383 | 当て止め周波数設定 | 0．1～ 30．0 Hz<br>注1） | 0．1ｋ～0．4ｋW機種：5Ｈｚ<br>0．75ｋ～2．2ｋW機種：7．5Ｈｚ |
| F384 | 当て止め制限トルク | 0 ～ 120 ％ | 100 ％ |
| F385 | 当て止め検出時間 | 0．0 ～ 25．0 ｓ | 0．3 ｓ |
| F386 | 当て押し制限トルク | 0 ～ 100 ％ | 10 ％ |

☆当て止め機能 有効／無効F382を、2（有効）に設定してください。
☆F383～F386を、ＩPMギアモータ適用の機器設備に適した数値に設定してください。
☆当て止め動作を開始する入力信号用として、『入力端子機能番号 150：InvS(当て止め正逆転・減速入力信号)』を割付けてください(反転信号 151)。
☆当て止め・当て押し状態の完了信号用として、『出力端子機能番号 174：DSOC(当て止め状態出力信号)』をご利用下さい(反転信号 175)。
☆入力信号 InvS がＯＮ(保持入力信号)後、当て止め周波数F383まで減速した後、出力トルクの上限値が当て止め制限トルクF384となります。
☆ＩPMギアモータの動作が当て止め対象物にてロックされ、当て止め検出時間F385を経過すると、出力トルクは当て押し制限トルクF386に移行し、押し当て状態を維持します。
☆当て押し制限トルクF386に移行すると同時に、出力信号 DSOC がＯＮします。
☆正転／逆転運転指令ＯＦＦによって、出力信号 DSOC はＯＦＦします。

注１）当て止め周波数F383の設定値は、必ず標準出荷設定値以下で設定してください。標準出荷値より大きい値で当て止め動作を行うと、ＩＰＭギアモータのギア破損の可能性があります。

注２）本機能において、当て止め状態出力信号 DSOC が出力する条件はF384のトルクとF385の継続時間です。そのため、当て止め対象物へ当たる前段階ですでにF384の設定値以上の負荷トルクがF385の時間継続した場合、その時点で当て止め状態になったと判断して出力信号 DSOC が出力されますので注意してください。

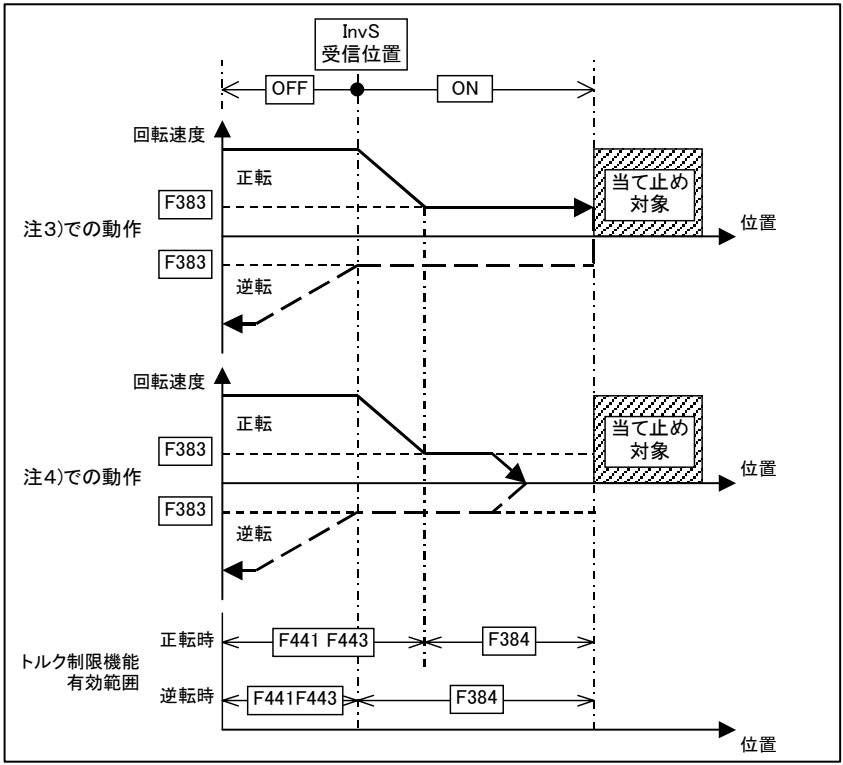


注３）当て止め状態時（出力信号 DSOC が ON 後）に反転運転指令が入力された場合、出力信号 DSOC はＯＦＦします。ただし、下記説明の反転運転動作を実施しますので、ご注意ください。

・当て止め周波数F383、当て止め制限トルクF384にて反転運転動作を開始し、入力信号 InvS の受信位置まで反転運転動作を継続します。

・入力信号 InvS の受信位置を通過後は入力指令周波数まで回転速度は上昇します。またトルクリミット値は、力行トルクリミットF441と回生トルクリミットF443の設定値となります。

注４）入力信号 InvS の受信から当て止め対象物の間で反転運転指令となった場合、下記説明の反転運転動作を実施しますので、ご注意してください。

・一旦、減速してＯＨｚ速度となります。その後、当て止め周波数F383、当て止め制限トルクF384にて反転運転動作を開始します。

・反転運転動作開始後は、注３）と同様の動作パターンとなります。