

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu															
<b>Cn001</b>	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															
<b>Cn002.0</b> H000*	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															
<b>Cn003</b>	Mekanik Fren sinyal zamanlama ayarı 1=ON 0=OFF	0 msn	HEPSİ															
<b>Cn004</b>	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.															
<b>Cn005</b>	Encoder pulse çıkış scale	Cihaza Göre değişken	HEPSİ															
<b>Cn006.0</b> H000*	0 – Speed feedback 1 – Torque control 2 – Speed control 3 – Pulse command input 4 – Pozisyon değeri 5 – Elektriksel açı 6 – Ana devre gerilimi	2	HEPSİ															
Cn006.1 H00*0	Analog monitor çıkışı	0	HEPSİ															
<b>Cn007</b>	CW ve CCW yönü için Hız preset seviyesi	Rpm x 1/3	Hız Kont. Tork Kont.															
<b>Cn008</b>	<table border="0"> <tr> <td></td> <td>Dinamik Fren</td> <td>Mekanik Fren</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>yok</td> <td>yok</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>yok</td> <td>var</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>var</td> <td>yok</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>var</td> <td>var</td> </tr> </table>		Dinamik Fren	Mekanik Fren	0	yok	yok	1	yok	var	2	var	yok	3	var	var	2	HEPSİ
	Dinamik Fren	Mekanik Fren																
0	yok	yok																
1	yok	var																
2	var	yok																
3	var	var																

<b>Cn009</b>	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
<b>Cn010</b>	CCW Tork limiti Cn10 = 200	300 %	HEPSİ
<b>Cn011</b>	CW Tork limiti Cn11 = -200	-300 %	HEPSİ
<b>Cn012</b>	Güç ayarı için harici direnci seçimi (Watt)	60/150 W	HEPSİ
<b>Cn013</b>	Rezonans Frekans Filtresi	0 Hz	Poz. Kont. Hız Kont.
<b>Cn014</b>	Band Geçiren Rezonans Filtresi	7	Poz. Kont. Hız Kont.
<b>Cn015.0</b> 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 terminallerinden 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 terminallerinden biri setlenir.	4	Poz. Kont. Hız Kont.
<b>Cn016</b>	Cn015.0 = 0 Tork komutu Cn016 dan küçükse PI kontrol seçilir Tork komutu Cn016 dan büyükse P kontrol seçilir	200 %	Poz. Kont. Hız Kont.
<b>Cn017</b>	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.
<b>Cn018</b>	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.
<b>Cn019</b>	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.
<b>Cn020</b>	Otomatik kazanç anahtarlama gecikme zamanı	0 x 0.2 msn	Poz. Kont. Hız Kont.

<b>Cn021</b>	<p>Otomatik kazanç 1 &amp; 2 geçiş şartları (Tork komutu) Set Cn015.1 = 0</p> <p>Tork komutu Cn021 den daha az ise, kazanç 1 seçildi.</p> <p>Tork komutu Cn021 den büyük ise kazanç 2 seçildi.</p> <p>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.
<b>Cn022</b>	<p>Otomatik kazanç 1 &amp; 2 geçiş şartları (Hız Komutları) Cn015.1 = 1 Ayarlayın</p> <p>Hız komutu Cn022 den az olduğunda Kazanç 1 seçildi.</p> <p>Hız komutu Cn022 den büyük olduğunda kazanım 2 seçilir.</p> <p>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.
<b>Cn023</b>	<p>Otomatik kazanç 1 &amp; 2 geçiş şartları (İvmesi Komutları) Set Cn015.1 = 2</p> <p>İvme komutu Cn023 den az olduğunda Kazanç 1 seçilir</p> <p>İvme komutu Cn023 den büyük olduğunda Kazanım 2 seçilir</p> <p>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.
<b>Cn024</b>	<p>Otomatik kazanç 1 &amp; 2 geçiş şartları (Pozisyon hata değeri) Set Cn015.1=3</p> <p>Pozisyon hatası değeri Cn024 den daha az olduğunda Kazanç 1 seçilir.</p> <p>Pozisyon hatası değeri Cn024 den daha büyük olduğunda kazanç 2 seçilir.</p> <p>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.
<b>Cn025</b>	Yük Atalet oranı	40 x 0.1	Poz. Kont. Hız Kont.

$$LoadInertiaRatio = \frac{LoadInertiaToMotor(J_L)}{MotorRotorInertia(J_M)} \times 100\%$$

<b>Cn026</b> H000*	<i>Cn002.2 Auto Tuning</i> aktif ise; Cn026 dan deęişim Pn310, Sn211 ve Sn212 yi otomatik deęiřtirir.			4	Poz. Kont. Hız Kont.		
		<b>Pn310</b>	<b>Sn211</b>			<b>Sn212</b>	
		<b>(1/s)</b>	<b>(Hz)</b>			<b>(x0.2ms)</b>	
	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				
<b>Cn027</b>	Analog monitör çıkışı 1			4 x 40mV	HEPSİ		
<b>Cn028</b>	Analog monitör çıkışı 2			4 x 40mV	HEPSİ		
<b>Cn029</b>	0 – Pasif 1 – Reset parametre. Fabrika ayarına geri dön			0	HEPSİ		
<b>Cn030</b>	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.

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

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
<b>Sn201</b>	Dahili Hız Komutu 1 SPD2 SPD1 0 1	100 rpm	S
<b>Sn202</b>	Dahili Hız Komutu 2 SPD2 SPD1 1 0	200 rpm	S
<b>Sn203</b>	Dahili Hız Komutu 2 SPD2 SPD1 1 1	300 rpm	S
<b>Sn204</b>	SIFIR HIZ SEÇİMİ (Sn215) 0 – Etkin değil 1 – Sıfır hız seçimi etkin Sn215	0	S
<b>Sn205</b>	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
<b>Sn206</b>	Hız Komutu Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti (Sn205 = 1)	1 msn	S
<b>Sn207</b>	Hız Komutu Lineer Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti (Sn205 = 2)	1 msn	S
<b>Sn208</b>	S Eğrisi Hızlanma / Yavaşlama zaman ayarı (Sn205 =3)	1 msn	S
<b>Sn209</b>	S Eğrisi Hızlanma zaman ayarı (Sn208)	200 msn	S
<b>Sn210</b>	S Eğrisi Yavaşlama zaman ayarı (Sn208)	200 msn	S
<b>Sn211</b>	Hız Döngü Kazancı 1	40 Hz	S
<b>Sn212</b>	Hız Döngü Zamanı 1	100 x 0.2 msn	S
<b>Sn213</b>	Hız Döngü Kazancı 2	40 Hz	S
<b>Sn214</b>	Hız Döngü Zamanı 2	100 x 0.2 msn	S
<b>Sn215</b>	Seçili Sıfır Hız Değeri	50 rpm	S
<b>Sn216</b>	Analog Hız Oranı	Rate rpm	S
<b>Sn217</b>	Analog Hız Ofset Ayarı	0 mV	S
<b>Sn218</b>	Analog Hız Komutu Limiti	Rate rpm x 1.02	S

PARAMETRE	İSİM & FONKSİYON	Fabrika Ayarı	Kontrol modu
<b>Pn301.0</b> 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 Lojiji 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
<b>Pn302</b>	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 1 GN2 GN1 0 0	1	Pi / Pe
<b>Pn303</b>	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 2 GN2 GN1 0 1	1	Pi / Pe
<b>Pn304</b>	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 3 GN2 GN1 1 0	1	Pi / Pe
<b>Pn305</b>	Elektronik Dişli Oranı Numaratör 4 GN2 GN1 1 1	1	Pi / Pe
<b>Pn306</b>	Elektronik Dişli Oranı	1	Pi / Pe
<b>Pn307</b>	Pozisyon Tam Değeri Pozisyon için belirlenmiş çıkış sinyali	10 pulse	Pi / Pe
<b>Pn308</b>	Yanlış Konum (Hata bant üst limiti)	50000 pulse	Pi / Pe
<b>Pn309</b>	Yanlış Konum (Hata bant alt limiti)	50000 pulse	Pi / Pe
<b>Pn310</b>	Pozisyon Döngü Kazancı 1	40 (1/s)	Pi / Pe
<b>Pn311</b>	Pozisyon Döngü Kazancı 2	40 (1/s)	Pi / Pe
<b>Pn312</b>	Pozisyon Döngü İleri Kazancı	0 %	Pi / Pe
<b>Pn313</b>	Pozisyon Komutu Hızlanma / Yavaşlama zaman sabiti	10 msn	Pi / Pe
<b>Pn314</b>	Pozisyon Komutunda Dönüş yönü 0 – CW Saat Yönü 1 – CCW Saat Yönü Ters	1	Pi / Pe

<b>Pn315</b>	<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"> <li>• Pozisyon komutu iptal edilir</li> <li>• Motor dönüşü kesilir</li> <li>• Pulse hata miktarı temizlenir</li> <li>• Makinenin Home referansı resetlenir</li> </ul> <p>2 – Temizleme sinyali bir kere aktif edildiğinde</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Pozisyon komutu iptal edilir</li> <li>• Motor dönüşü kesilir</li> <li>• Pulse hata miktarı temizlenir</li> </ul>	0	<p>0 – Pe</p> <p>1 – Pe-Pi</p> <p>2 - Pi</p>
<b>Pn316</b>	<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
<b>Pn317</b>	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn318</b>	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn319</b>	Dahili Pozisyon Komutu 1 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn320</b>	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn321</b>	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn322</b>	Dahili Pozisyon Komutu 2 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn323</b>	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn324</b>	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn325</b>	Dahili Pozisyon Komutu 3 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn326</b>	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn327</b>	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn328</b>	Dahili Pozisyon Komutu 4 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn329</b>	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn330</b>	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn331</b>	Dahili Pozisyon Komutu 5 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi



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

<b>Pn359</b>	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn360</b>	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn361</b>	Dahili Pozisyon Komutu 15 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn362</b>	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Devir Sayısı	0 rev	Pi
<b>Pn363</b>	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Pulse Sayısı	0 pulse	Pi
<b>Pn364</b>	Dahili Pozisyon Komutu 16 – Hareket Hızı	0 rpm	Pi
<b>Pn365.0</b> H000*	<p><b>HOME Ayarları</b></p> <p>0 – Home bir kez aktive edildikten sonra, motor ana pozisyonu CCW yönünde 1 hızında seçer ve İntput 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><b>Bir kez Referans Ana anahtar veya Sinyal bulunursa Home konumu için arama yöntemi belirlir</b></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 <b>Servo on</b> 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 <b>Shome</b> her an ana rutini başlatıcı olarak kullanılabilir.</p>	0	Pi / Pe
Pn365.3 H*000	<p>0 –</p> <p>1 –</p>	0	Pi / Pe
<b>Pn366</b>	Makine Home referans arama hızı 1. hız (hızlı)	100 rpm	Pi / Pe
<b>Pn367</b>	Makine Home referans arama hızı 2. hız (yavaş)	50 rpm	Pi / Pe
<b>Pn368</b>	Home pozisyon ofseti. Devir sayısı	0 rev	Pi / Pe
<b>Pn369</b>	Home pozisyon ofseti. Pulse sayısı	0 pulse	Pi / Pe

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

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

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

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