

備註:  歐伯朗電腦數控分度盤馬達參數表

機 型	OBR-255N	機型編號			製表日期	2013/01/10
齒 數 比	剎車鎖緊方式		油壓	馬達型式	$\alpha 4i$ 4000 RPM	
☐ 1/120						
參數號碼	內 容					設定值
i 系列						
1816	參考計算器容量及檢出倍率設定值					00010001
1820	指令倍率					2
1827	準位寬度					20
1828	移動期間位置偏差量之極限值					6000
1850	柵格移位量的設定(原點補正)					
1420	快進給速度					6000
1620	線性加減速的時間常數					150
1851	背隙設定量					
1852	背隙設定量					
1423	手動進給率設定值					360
1422	切削進給速度最高極限值					2000
1421	快速移動調整率最低速度					200
1424	各軸的手動快速進給速度					6000
1425	原點復歸最低進給率					200
1821	馬達旋轉一圈 3 度					3000
1829	停止中的位置偏差量極限值					500
2001	依馬達解碼器的脈波數之參數設定值					0
2021	負載慣量比					128
2022	馬達旋轉方向					-111
2023	供速度回饋用檢出器的脈波數					8192
2024	供位置回饋用檢出器的脈波數					12500
系 統 參 數 設 定						
2000						0
2020	馬達規格					273
以 上 設 定 完 成 請 關 機 後 再 開 機，再 加 上 下 列 參 數						
2084	齒數比					3
2085	齒數比					1000

備註:  歐伯朗電腦數控分度盤馬達參數表

機 型		機型編號		製表日期	
齒 數 比		剎車鎖緊方式	油 壓	馬達型式	α 12i 3000 RPM
☐ 1/120					
參數號碼		內 容			設定值
i 系列					
1816		參考計算器容量及檢出倍率設定值			00010001
1820		指令倍率			2
1827		準位寬度			20
1828		移動期間位置偏差量之極限值			6000
1850		柵格移位量的設定(原點補正)			
1420		快進給速度			6000
1620		線性加減速的時間常數			150
1851		背隙設定量			
1852		背隙設定量			
1423		手動進給率設定值			360
1422		切削進給速度最高極限值			2000
1424		各軸的手動快速進給速度			6000
1421		快速移動調整率最低速度			200
1424		各軸的手動快速進給速度			6000
1425		原點復歸最低進給率			200
1821		馬達旋轉一圈 3 度			3000
1829		停止中的位置偏差量極限值			500
2001		依馬達解碼器的脈波數之參數設定值			0
2021		負載慣量比			128
2022		馬達旋轉方向			-111
2023		供速度回饋用檢出器的脈波數			8192
2024		供位置回饋用檢出器的脈波數			12500
系 統 參 數 設 定					
2000					0
2020		馬達規格			293
以 上 設 定 完 成 請 關 機 後 再 開 機，再 加 上 下 列 參 數					
2084		齒數比			3
2085		齒數比			1000

備註: 電腦數控分度盤馬達參數表

機 型		OBR-170	機型編號		製表日期	
齒 數 比		剎車鎖緊方式	氣壓	馬達型式	β8i 3000 RPM	
☐ 1/90						
參數號碼		內 容				設定值
i 系列						
1816		參考計算器容量及檢出倍率設定值				00010001
1820		指令倍率				2
1827		準位寬度				20
1828		移動期間位置偏差量之極限值				8000
1850		柵格移位量的設定(原點補正)				
1420		快進給速度				8000
1620		線性加減速的時間常數				150
1851		背隙設定量				
1852		背隙設定量				
1423		手動進給率設定值				360
1422		切削進給速度最高極限值				2000
1421		快速移動調整率最低速度				200
1424		各軸的手動快速進給速度				8000
1425		原點復歸最低進給率				200
1821		馬達旋轉一圈 4 度				4000
1829		停止中的位置偏差量極限值				500
2001		依馬達解碼器的脈波數之參數設定值				0
2021		負載慣量比				128
2022		馬達旋轉方向				111
2023		供速度回饋用檢出器的脈波數				8192
2024		供位置回饋用檢出器的脈波數				12500
系 統 參 數 設 定						
2000						0
2020		馬達規格				259
以 上 設 定 完 成 請 關 機 後 再 開 機，再 加 上 下 列 參 數						
2084		齒數比				1
2085		齒數比				250