

備註: OPP® 歐伯朗電腦數控分度盤馬達參數表

機 型 0	BR-255N	機型編號			製表日期	2013/01/10	
齒 數 比	刹重	鎖緊方式	油壓	馬達型式	α 4 i 4 (000 RPM	
□ 1/120	7/-1	和十級永万八 四座 四连三八 (141 年)					
參數號碼		內容					
i系列		11 G					
1816	參考:	参考計算器容量及檢出倍率設定值					
1820	指令	指令倍率					
1827	準位:	準位寬度					
1828	移動	移動期間位置偏差量之極限值					
1850	栅格:	栅格移位量的設定(原點補正)					
1420	快進:	給速度	X		.23	6000	
1620	線性	線性加減速的時間常數					
1851	背隙	背隙設定量					
1852	背隙	背隙設定量					
1423	手動	手動進給率設定值					
1422	切削	切削進給速度最高極限值					
1421	快速	快速移動調整率最低速度					
1424	各軸的	各軸的手動快速進給速度					
1425	原點	原點復歸最低進給率					
1821	馬達	馬達旋轉一圈3度					
1829	停止	停止中的位置偏差量極限值					
2001	依馬	依馬達解碼器的脈波數之參數設定值					
2021	負載	負載慣量比					
2022	馬達	馬達旋轉方向					
2023	供速	供速度回饋用檢出器的脈波數					
2024	供位	供位置回饋用檢出器的脈波數					
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	齒數比					
2085	齿	齒數比					



備註: OPP® 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	初南	鎖緊方式	油壓	馬達型式	a 19; 2	000 RPM	
□ 1/120	加干	JUU RPM					
參數號碼							
i系列		內容					
1816	參考言	參考計算器容量及檢出倍率設定值					
1820	指令作	指令倍率					
1827	準位)	準位寬度					
1828	移動類	移動期間位置偏差量之極限值					
1850	栅格和	栅格移位量的設定(原點補正)					
1420	快進約	快進給速度					
1620	線性力	線性加減速的時間常數					
1851	背隙語	背隙設定量					
1852	背隙語						
1423	手動達	手動進給率設定值					
1422	切削	2000					
1424	各軸的	6000					
1421	快速和	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	負載作	128					
2022	馬達加	-111					
2023	供速	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	齒婁					3	
2085	齒數比					1000	



備註: OPP® 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				I			
i系列				內	容		設定值
1816		參考	計算器容量	及檢出	倍率設定值	Ĺ	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		栅格移位量的設定(原點補正)					
1420		快進統	給速度	X		23	8000
1620		線性	加减速的時	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	A.		360
1422		切削	生給速度最	高極限	值		2000
1421		快速	移動調整率	最低速	度		200
1424		各軸的	手動快速之	進給速度	ŧ		8000
1425		原點	复歸最低進	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	128				
2022		馬達	111				
2023		供速	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	定定	完成	請關機	後再	開機,再	加上下列	參數
2084		齒數	七				1
2085		齒數!	<u></u> 七				250