



# 取扱説明書

名称

AC サーボモータドライバ  
アクチュエータ別推奨パラメータ

型式 / シリーズ

LECS□,LECY□ Series/ドライバ

SMC株式会社



# LECS□,LECY□ Series/ドライバ

## 安全上のご注意

ここに示した注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、あなたや他の人々への危害や損害を未然に防止するためのものです。これらの事項は、危害や損害の大きさと切迫の程度を明示するために、「注意」「警告」「危険」の三つに区分されています。いずれも安全に関する重要な内容ですから、国際規格(ISO / IEC)、日本工業規格(JIS)\*1) およびその他の安全法規\*2)に加えて、必ず守ってください。

\*1) ISO 4414: Pneumatic fluid power -- General rules relating to systems

ISO 4413: Hydraulic fluid power -- General rules relating to systems

IEC 60204-1: Safety of machinery -- Electrical equipment of machines (Part 1: General requirements)

ISO 10218: Manipulating industrial robots -- Safety

JIS B 8370: 空気圧システム通則

JIS B 8361: 油圧システム通則

JIS B 9960-1: 機械類の安全性-機械の電気装置(第1部: 一般要求事項)

JIS B 8433: 産業用マニピュレーティングロボット-安全性 など

\*2) 労働安全衛生法 など



### 注意

取扱いを誤った時に、人が傷害を負う危険が想定される時、および物的損害のみの発生が想定されるもの。



### 警告

取扱いを誤った時に、人が死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。



### 危険

切迫した危険の状態で、回避しないと死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。



### 警告

#### ①当社製品の適合性の決定は、システムの設計者または仕様を決定する人が判断してください。

ここに掲載されている製品は、使用される条件が多様なため、そのシステムへの適合性の決定は、システムの設計者または仕様を決定する人が、必要に応じて分析やテストを行ってから決定してください。

このシステムの所期の性能、安全性の保証は、システムの適合性を決定した人の責任になります。

常に最新の製品カタログや資料により、仕様の全ての内容を検討し、機器の故障の可能性についての状況を考慮してシステムを構成してください。

#### ②当社製品は、十分な知識と経験を持った人が取扱ってください。

ここに掲載されている製品は、取扱いを誤ると安全性が損なわれます。

機械・装置の組立てや操作、メンテナンスなどは十分な知識と経験を持った人が行ってください。

#### ③安全を確認するまでは、機械・装置の取扱い、機器の取外しを絶対に行わないでください。

1. 機械・装置の点検や整備は、被駆動物体の落下防止処置や暴走防止処置などがなされていることを確認してから行ってください。

2. 製品を取外す時は、上記の安全処置がとられていることの確認を行い、エネルギー源と該当する設備の電源を遮断するなど、システムの安全を確保すると共に、使用機器の製品個別注意事項を参照、理解してから行ってください。

3. 機械・装置を再起動する場合は、予想外の動作・誤動作が発生しても対処できるようにしてください。


#### ④次に示すような条件や環境で使用する場合は、安全対策への格別のご配慮をいただくと共に、あらかじめ当社へご相談くださるようお願い致します。

1. 明記されている仕様以外の条件や環境、屋外や直射日光が当たる場所での使用。

2. 原子力、鉄道、航空、宇宙機器、船舶、車両、軍用、医療機器、飲料・食料に触れる機器、燃焼装置、娯楽機器、緊急遮断回路、プレス用クラッチ・ブレーキ回路、安全機器などへの使用、およびカタログの標準仕様に合わない用途の場合。

3. 人や財産に大きな影響をおよぼすことが予想され、特に安全が要求される用途への使用。


4. インターロック回路に使用する場合は、故障に備えて機械式の保護機能を設けるなどの 2 重インターロック方式にしてください。また、定期的に点検し正常に動作していることの確認を行ってください。

なお、 注意に記載した事項でも、状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。いずれも重要な内容を記載していますので必ず守ってください。

禁止、強制の絵表示の説明を次に示します。




### 禁止

禁止(してはいけないこと)を示します。例えば、「火気厳禁」の場合は  になります。



### 強制

強制(必ずしなければならないこと)を示します。例えば、アース接地の場合は  になります。

この取扱説明書では、物的損害に至らないレベルの注意事項や別機能などの注意事項を「ポイント」として区分してあります。

お読みになったあとは、使用者がいつでもみられるところに必ず保管してください。



# LECS□,LECY□ Series/ドライバ 安全上のご注意

## ⚠️ 注意

当社の製品は、製造業向けとして提供しています。

ここに掲載されている当社の製品は、主に製造業を目的とした平和利用向けに提供しています。

製造業以外でのご使用を検討される場合には、当社にご相談いただき必要に応じて仕様書の取り交わし、契約などを行ってください。

ご不明な点などがありましたら、当社最寄りの営業拠点にお問い合わせ願います。

## 保証および免責事項/適合用途の条件

製品をご使用いただく際、以下の「保証および免責事項」、「適合用途の条件」を適用させていただきます。

下記内容をご確認いただき、ご承諾のうえ当社製品をご使用ください。

### 『保証および免責事項』

①当社製品についての保証期間は、使用開始から 1 年以内、もしくは納入後 1.5 年以内、いずれか早期に到達する期間です。<sup>\*3)</sup>

また製品には、耐久回数、走行距離、交換部品などを定めているものがありますので、当社最寄りの営業拠点にご確認ください。

②保証期間中において当社の責による故障や損傷が明らかになった場合には、代替品または必要な交換部品の提供を行わせていただきます。

なお、ここでの保証は、当社製品単体の保証を意味するもので、当社製品の故障により誘発される損害は、保証の対象範囲から除外します。

③その他製品個別の保証および免責事項も参照、理解の上、ご使用ください。

<sup>\*3)</sup> 真空パッドは、使用開始から 1 年以内の保証期間を適用できません。

真空パッドは消耗部品であり、製品保証期間は納入後 1 年です。

ただし、保証期間内であっても、真空パッドを使用したことによる摩耗、またはゴム材質の劣化が原因の場合には、製品保証の適用範囲外となります。

### 『適合用途の条件』

海外へ輸出される場合には、経済産業省が定める法令(外国為替および外国貿易法)、手続きを必ず守ってください。

## 目次

はじめに.....	1
第1章 LECSA.....	2
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】.....	2
【LEJのパラメータ推奨値】.....	4
【LEYのパラメータ推奨値】.....	5
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	7
【LETのパラメータ推奨値】.....	8
第2章 LECSB-T.....	9
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】.....	9
【LEJのパラメータ推奨値】.....	11
【LEYのパラメータ推奨値】.....	13
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	16
【LETのパラメータ推奨値】.....	17
第3章 LECSC-T.....	18
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】.....	18
【LEJのパラメータ推奨値】.....	20
【LEYのパラメータ推奨値】.....	22
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	25
【LETのパラメータ推奨値】.....	26
第4章 LECSS-T.....	27
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】.....	27
【LEJのパラメータ推奨値】.....	28
【LEYのパラメータ推奨値】.....	29
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	30
【LETのパラメータ推奨値】.....	31
第5章 LEC SN-T.....	32
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】.....	32
【LEJのパラメータ推奨値】.....	34
【LEYのパラメータ推奨値】.....	36
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	39
【LETのパラメータ推奨値】.....	40
第6章 LECYM.....	41
【LEFのパラメータ推奨値】.....	41
【LEJのパラメータ推奨値】.....	42
【LEYのパラメータ推奨値】.....	42
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	43
【LETのパラメータ推奨値】.....	43
第7章 LECYU.....	44
【LEFのパラメータ推奨値】.....	44
【LEJのパラメータ推奨値】.....	45
【LEYのパラメータ推奨値】.....	45
【LESYHのパラメータ推奨値】.....	46
【LETのパラメータ推奨値】.....	46

## はじめに

本資料は AC サーボモータドライバの各取扱説明書に記載のアクチュエータ別のパラメータ推奨値を抜粋した資料です。

搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。パラメータ値は、貴社の使用方法にあわせ変更願います。  
詳細につきましては、各種ドライバの取扱説明書を参照してください。

## 第1章 LECSA

### 【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40		
	リード記号		H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード		20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	100	100								
電子ギア分子 *3	PA06	1	100(位置決めモード時:10)								
電子ギア分母 *3	PA07	1	20	12	6	24	16	8	30	20	10
送り長倍率(STM) (倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満)/ 0001(ストローク 1000 以上)								
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)								
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)								
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	90	150	300	75	113	225	60	90	180
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	1000	600	300	1200	800	400	1500	1000	500
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)								
押当て時間(msec)	PE10	100	200								
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PE11	15	30								
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し)/ 002(LEC-MR-RB-032)								
回転方向選択 *4	PA14	0	1(+方向:反モータ側)								
アダプティブチューニングモード	PB01	000	000								
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7								
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500								
ノッチ形状選択 1	PB14	000	000								

: 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEFS\*R/LEKFS\*R)または左側折返し(LEFS\*L/LEKFS\*L)の場合、  
回転方向選択は 0(+方向:反モータ側)になります。

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値					
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	100	100					
電子ギア分子 *3	PA06	1	100(位置決めモード時:10)					
電子ギア分母 *3	PA07	1	54					
送り長倍率(STM)(倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)					
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)					
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)					
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	33					
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	2700					
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-3000(ストローク 1000 未満) / -300(ストローク 1000 以上)					
押当て時間(msec)	PE10	100	200					
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PE11	15	30					
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し) / 002(LEC-MR-RB-032)					
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)	0 (+方向: 反モータ側)	1 (+方向: 反モータ側)	0 (+方向: 反モータ側)	1 (+方向: 反モータ側)	0 (+方向: 反モータ側)
★アダプティブチューニングモード	PB01	000	002			000		
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	50					
★機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	400			4500		
★ノッチ形状選択 1	PB14	000	030			000		

★ :パラメータ変更必須項目

:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。

位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。



【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63		
	リード 記号	H	A	B	H	A	B	T		
	リード	24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
1回転あたりの 指令入力パルス数 *3	PA05	100	100							
電子ギア分子 *3	PA06	1	100(位置決めモード時:10)							
電子ギア分母 *3	PA07	1	24	16	8	30	20	10	27	42
送り長倍率(STM)(倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満)/0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)							
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)							
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	75	113	225	60	90	180	133	86
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	1200	800	400	1500	1000	500	1350	2100
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)							
押当て時間(msec)	PE10	100	200							
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PE11	15	30							
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し)/ 002(LEC-MR-RB-032)/ 003(LEC-MR-RB-12)							
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向:反モータ側)			0 (+方向:反モータ側)				
★アダプティブチューニングモード	PB01	000	000			002			000	
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7			50				
★機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	4500			400			4500	
★ノッチ形状選択 1	PB14	000	000			030			000	

★: パラメータ変更必須項目

■: 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

【LEYのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D		
	リード記号		A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	リード		12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値											
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	100	100											
電子ギア分子 *3	PA06	1	100(位置決めモード時:10)											
電子ギア分母 *3	PA07	1	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
送り長倍率(STM)(倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)											
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)											
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)											
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	150	300	600	150	300	600	90	180	360	112	225	450
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	600	300	150	600	300	150	1000	500	250	800	400	200
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)											
押当て時間(msec)	PE10	100	200											
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PE11	15	30											
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し) / 002(LEC-MR-RB-032)											
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向:反モータ側)			1 (+方向:反モータ側)			0 (+方向:反モータ側)			1 (+方向:反モータ側)		
アダプティブチューニングモード	PB01	000	000											
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7											
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500											
ノッチ形状選択 1	PB14	000	000											

□: 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、  
回転方向選択は 0(+方向:反モータ側))になります。

シリーズ			LEY63				LEY63D		
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) (プーリ比 4/7)	20	10	5
<b>パラメータ *1,*2</b>	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	100	100						
電子ギア分子 *3 (位置決めモード時)	PA06	1	100 (10)		35 (7)		100 (10)		
電子ギア分母 *3	PA07	1	20	10	5	1 (2)	20	10	5
送り長倍率(STM) (倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)						
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)						
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	90	180	360	629	90	180	360
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	1000	500	250	143	1000	500	250
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-4000(ストローク 1000 未満) / -400(ストローク 1000 以上)						
押当て時間(msec)	PE10	100	200						
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PE11	15	30						
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し) / 002(LEC-MR-RB-032) / 003(LEC-MR-RB-12)						
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)				1 (+方向: 反モータ側)		
アダプティブチューニングモード	PB01	000	000						
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7						
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500						
ノッチ形状選択 1	PB14	000	000						

: 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。

位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、

回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
			A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20) <small>(プーリ比 5/4)</small>	8(10) <small>(プーリ比 5/4)</small>	16	8
<b>パラメータ *1,*2</b>	<b>パラメータNo</b>	<b>初期値</b>	<b>パラメータ推奨値</b>							
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	100	100							
電子ギア分子 *3	PA06	1	100(位置決めモード時:10)							
電子ギア分母 *3	PA07	1	10	6	10	6	20	10	16	8
送り長倍率(STM)(倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)							
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)							
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	180	300	180	300	90	180	112	225
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	500	300	500	300	1000	500	800	400
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)							
押当て時間(msec)	PE10	100	200							
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PE11	15	30							
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し) / 002(LEC-MR-RB-032)							
回転方向選択 *4	PA14	0	0 <small>(+方向:反モータ側)</small>	1 <small>(+方向:反モータ側)</small>	0 <small>(+方向:反モータ側)</small>	1 <small>(+方向:反モータ側)</small>				
アダプティブチューニングモード	PB01	000	000							
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500							
ノッチ形状選択 1	PB14	000	000							

□□□□ : 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、  
回転方向選択は 0(+方向:反モータ側))になります。

【LET のパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80		
	リード記号		D	L	M
	リード(プーリ比含む)		130(43.3) (プーリ比 1/3)	130(26) (プーリ比 1/5)	130(14.4) (プーリ比 1/9)
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値		
1 回転あたりの 指令入力パルス数 *3	PA05	100	100		
電子ギア分子 *3 (位置決めモード時)	PA06	1	30 (3)	50 (5)	90 (9)
電子ギア分母 *3	PA07	1	13		
送り長倍率(STM) (倍)	PE02	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)		
原点復帰方法	PE03	0010	□□□3(押当ての場合)		
原点復帰方向	PE03	0010	□□1□(モータ側)		
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	42	69	125
原点復帰の加速時定数(msec)	PE07	100	2167	1300	722
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-22000(ストローク 1000 未満) / -2200(ストローク 1000 以上)		
押当て時間(msec)	PE10	100	200		
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PE11	15	28	18	10
回生オプション	PA02	000	000(回生オプション無し) / 002(LEC-MR-RB-032) / 003(LEC-MR-RB-12)		
回転方向選択	PA14	0	1 :モータ配置 RL,FL 0:モータ配置 RR,FR		
オートチューニング応答性 *4	PA09	6	6		
アダプティブチューニングモード	PB01	000	000		
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	50		
機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	4500		
ノッチ形状選択 1	PB14	000	000		

□□□□ : 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。
- \*4: 取付状態により加減速度の応答性が変わることがありますので、パラメータにて調整を行ってください。  
応答性を高くしすぎますと発振が生じることがあります。

## 第 2 章 LECSB-T

### 【LEF/LEKFS のパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40		
	リード	リード	H	A	B	H	A	B	H	A	B
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値								
1 回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000								
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144								
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)								
			2000	1200	600	2400	1600	800	3000	2000	1000
			(位置決めモード時)								
			20000	12000	6000	24000	16000	8000	30000	20000	10000
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)								
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)								
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)								
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□ (モータ側)								
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	90	150	300	75	113	225	60	90	180
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-2000 (ストローク 1000 未満) / -200 (ストローク 1000 以上)								
押当て時間 (msec)	PT10	100	200								
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24								
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032)								
回転方向選択 *4	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)								
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7								
機能選択 E-3	PE41	0000	0000								

□ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1 パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。

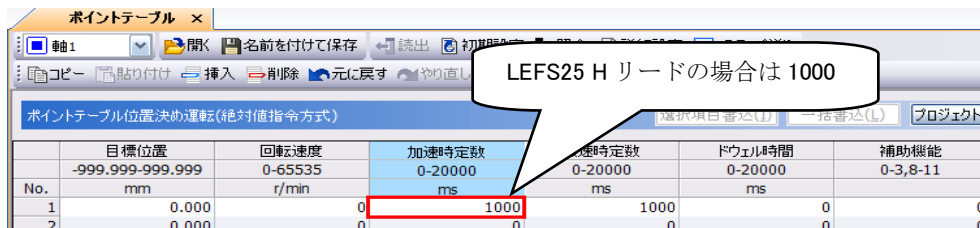
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEFS\*R/LEKFS\*R)または左側折返し(LEFS\*L/LEKFS\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

### 【LEF のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40		
	リード	リード	H	A	B	H	A	B	H	A	B
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値								
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		1000	600	300	1200	800	400	1500	1000	500

□ : 初期値より変更部分



\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値					
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000					
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144					
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)					
			5400					
			(位置決めモード時)					
			54000					
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)					
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)					
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)					
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□ (モータ側)					
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	33					
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-3000 (ストローク 1000 未満) / -300 (ストローク 1000 以上)					
押当て時間 (msec)	PT10	100	200					
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24					
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032)					
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	50					
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)					

★ : パラメータ変更必須項目

□ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。

位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

#### 【LEF のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値					
原点復帰の加速時定数 (msec) *4	0		2700					

□ : 初期値より変更部分

No.	目標位置 mm	回転速度 r/min	加速時定数 ms	減速時定数 ms	ドwell時間 ms	補助機能
1	0.000	0	2700	2700	0	0
2	0.000	0	0	0	0	0

\*4: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所に推奨値を設定してください。

【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63	
	リード記号		H	A	B	H	A	B	T		
	リード		24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値								
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000								
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144								
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)								
			2400	1600	800	3000	2000	1000	2700	4200	
			(位置決めモード時)								
			24000	16000	8000	30000	20000	10000	27000	42000	
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)								
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)								
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)								
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□ (モータ側)								
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	75	113	225	60	90	180	133	86	
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-2000 (ストローク 1000 未満) / -200 (ストローク 1000 以上)								
押当て時間 (msec)	PT10	100	200								
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24								
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)								
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向 : 反モータ側)					0 (+方向 : 反モータ側)			
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7					50			
★機能選択 E-3	PE41	0000	0000					0001 (ロバストフィルタ有効)			

★ : パラメータ変更必須項目

□ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

【LEJのポイントテーブル番号1の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63
	リード記号		H	A	B	H	A	B	T	
	リード		24	16	8	30	20	10	27	42
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値							
原点復帰の加速時定数 (msec) *4	0		1200	800	400	1500	1000	500	1350	2100

□ : 初期値より変更部分



\*4: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。



シリーズ			LEJS100		
	リード記号		H	A	B
	リード		50	25	10
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値			
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000		
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144		
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)		
			5000	2500	1000
			(位置決めモード時)		
			50000	25000	10000
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)		
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)		
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)		
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□ (モータ側)		
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	36	72	180
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-7000 (ストローク 1000 未満) / -700 (ストローク 1000 以上)		
押当て時間 (msec)	PT10	100	200		
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24		
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)		
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7		
機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)		

□: 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。

位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

#### 【LEJ のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LEJS100		
	リード記号		H	A	B
	リード		50	25	10
ポイントテーブル番号 1		初期値	推奨値		
原点復帰の加速時定数 (msec) *4		0	2500	1250	500

□: 初期値より変更部分



\*4: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。

【LEY のパラメータ推奨値】

シリーズ	LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D				
	リード記号	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C	
	リード	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4	
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値											
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000											
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144											
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)											
			1200	600	300	1200	600	300	2000	1000	500	1600	800	400
			(位置決めモード時)											
			12000	6000	3000	12000	6000	3000	20000	10000	5000	16000	8000	4000
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)											
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)											
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)											
原点復帰方向	PT04	0010	□□□□ (モータ側)											
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	150	300	600	150	300	600	90	180	360	112	225	450
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)											
押当て時間 (msec)	PT10	100	200											
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24											
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)											
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)			0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7											
機能選択 E-3	PE41	0000	0000											

□: 初期値より変更部分

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D			
	リード記号	A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	リード	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
ポイントテーブル番号 1	初期値	推奨値											
原点復帰の加速時定数 (msec) *5	0	600	300	150	600	300	150	1000	500	250	800	400	200

□: 初期値より変更部分



- \*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。

シリーズ			LEY63				LEY63D		
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) (プーリ比 4/7)	20	10	5
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値						
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000						
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144		1835008		262144		
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)						
			2000	1000	500	2000	1000	500	
			(位置決めモード時)						
			20000	10000	5000	20000	20000	10000	5000
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)						
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)						
原点復帰方向	PT04	0010	□□□1 (モータ側)						
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	90	180	360	629	90	180	360
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-4000(ストローク 1000 未満) / -400(ストローク 1000 以上)						
押当て時間 (msec)	PT10	100	200						
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24						
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)						
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)				1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7						
機能選択 E-3	PE41	0000	0000						

□□□□ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

### 【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LEY63				LEY63D		
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) (プーリ比 4/7)	20	10	5
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値						
原点復帰の加速時定数 (msec) *5	0		1000	500	250	143	1000	500	250

□□□□ : 初期値より変更部分



\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所に推奨値を設定してください。

シリーズ	リード記号		LEY100			LEY100D		
			B	D	L	B	D	L
			10	10(3.3) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]	10	10(3.3) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値						
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000					
電子ギア分子 *3	PA06	1	98304					
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)					
			375	125	75	375	125	75
			(位置決めモード時)					
			3750	1250	750	3750	1250	750
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)					
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)					
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)					
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□ (モータ側)					
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	180	545	900	180	545	900
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-5000(ストローク 1000 未満) / -500(ストローク 1000 以上)					
押当て時間 (msec)	PT10	100	200					
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24					
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)					
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7					
機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)					

□□□□ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

#### 【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEY100			LEY100D		
			B	D	L	B	D	L
			10	10(3.3)	10(2)	10	10(3.3)	10(2)
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値					
原点復帰の加速時定数 (msec) *5	0		500	166	100	500	166	100

□□□□ : 初期値より変更部分



\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所に推奨値を設定してください。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
			A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20) (プーリ比 5/4)	8(10) (プーリ比 5/4)	16	8
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値							
1回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000							
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144							
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)							
			1000	600	1000	600	2000	1000	1600	800
			(位置決めモード時)							
			10000	6000	10000	6000	20000	10000	16000	8000
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)							
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3 (押当ての場合)							
原点復帰方向	PT04	0010	□□□□ (モータ側)							
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	180	300	180	300	90	180	112	225
原点復帰位置データ (μm)	PT08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)							
押当て時間 (msec)	PT10	100	200							
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	24							
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)							
回転方向選択	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)	1 (+方向: 反モータ側)	0 (+方向: 反モータ側)	1 (+方向: 反モータ側)				
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機能選択 E-3	PE41	0000	0000							

□□□□ : 初期値より変更部分

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μm/パルス]の場合です。  
位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側))になります。

【LESYHのポイントテーブル番号1の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
			A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20)	8(10)	16	8
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値							
原点復帰の加速時定数 (msec) *5	0		500	300	500	300	1000	500	800	400

□□□□ : 初期値より変更部分



- \*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号1の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。

【LET のパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80			LET100			
	リード記号		D	L	M	D	L	M	N
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)	240(80)	240(48)	240(26.7)	240(16)
	プーリ比		1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
1 回転あたりの指令入力パルス数 *3	PA05	10000	10000						
電子ギア分子 *3	PA06	1	294912			12288			
電子ギア分母 *3	PA07	1	(位置制御モード時)						
			4875	2925	1625	375	225	125	75
			(位置決めモード時)						
			48750	29250	16250	3750	2250	1250	750
機能選択 A-3	PA21	0001	2001 (J3 電子ギア設定値互換モード)						
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3(押当ての場合)						
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□(モータ側)						
原点復帰速度(rpm)	PT05	100	42	69	125	23	38	68	113
原点復帰位置データ(μm)	PT08	0	-22000(ストローク 1000 未満) / -2200(ストローク 1000 以上)			-25000(ストローク 1000 未満) / -2500(ストローク 1000 以上)			
押当て時間(msec)	PT10	100	200						
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PT11	15	24	15.4	8.5	24	24	20	12
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12) / 0004(LEC-MR-RB-32)						
回転方向選択	PA14	0	1 : モータ配置 RL,FL 0 : モータ配置 RR,FR						
オートチューニング応答性 *4	PA09	16	16						
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	50						
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)						

★: パラメータ変更必須項目

□: 初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータは推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ設定を変更してください。

\*3:位置決めモード時以外 : 1パルスあたりのアクチュエータ移動量が10[μm/パルス]の場合です。

位置決めモード時 : アクチュエータの移動時の最小単位が1[μm]の場合です。

\*4:搬送物の形状、取付状態により加減速度の応答性が変わることがありますので、パラメータにて調整を行ってください。

応答性を高くしすぎますと発振が生じることがあります。

【LET のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LET80			LET100			
	リード記号		D	L	M	D	L	M	N
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)	240(80)	240(48)	240(26.7)	240(16)
	プーリ比		1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値						
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		2167	1300	722	4000	2400	1333	800

□: 初期値より変更部分

ポイントテーブル位置決め運転(絶対値指令方式)				設定項目書込(0)	一括
No.	目標位置 mm	回転速度 r/min	加速時定数 ms	ms	ms
1	0.000	0	2167	2167	0
2	0.000	0	0	0	0

LET80 D リードの場合は 2167

\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所にて推奨値を設定してください。



### 第3章 LECSC-T

#### 【LEF/LEKFS のパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40		
			H	A	B	H	A	B	H	A	B
			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768								
電子ギア分母 *3	PA07	1	2500	1500	750	3000	2000	1000	3750	2500	1250
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)								
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)								
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)								
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	90	150	300	75	113	225	60	90	180
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)								
押当て時間(msec)	PC09	100	200								
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24								
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)								
回転方向選択 *4	PA14	0	1(+方向:反モータ側)								
アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000								
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7								
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500								
ノッチ形状選択1	PB14	0000	0000								

□□□□: 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LEFS\*R/LEKFS\*R)または左側折返し(LEFS\*L/LEKFS\*L)の場合、  
回転方向選択は 0(+方向:反モータ側)になります。

#### 【LEF のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40		
			H	A	B	H	A	B	H	A	B
			20	12	6	24	16	8	30	20	10
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値								
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		1000	600	300	1200	800	400	1500	1000	500

□□□□: 初期値より変更部分



- \*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECSC2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値					
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768					
電子ギア分母 *3	PA07	1	6750					
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満)/ 0001(ストローク 1000 以上)					
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)					
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)					
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	33					
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-3000(ストローク 1000 未満) / -300(ストローク 1000 以上)					
押当て時間(msec)	PC09	100	200					
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24					
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032)					
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)
★アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0002			0000		
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	50					
★機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	400			4500		
★ノッチ形状選択 1	PB14	0000	0030			0000		

★:パラメータ変更必須項目

□:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

【LEF のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値					
原点復帰の加速時定数(msec) *4	0		2700					

□:初期値より変更部分



\*4:原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所に推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LESC2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。



【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63		
	リード記号	H	A	B	H	A	B	T		
	リード	24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768							
電子ギア分母 *3	PA07	1	3000	2000	1000	3750	2500	1250	3375	5250
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)							
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)							
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	75	113	225	60	90	180	133	86
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)							
押当て時間(msec)	PC09	100	200							
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24							
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)							
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)					0 (+方向: 反モータ側)		
★アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000					0002	0000	
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7					50		
★機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500					400	4500	
★ノッチ形状選択1	PB14	0000	0000					0030	0000	

★:パラメータ変更必須項目

□:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:アクチュエータの移動時の最小単位が1[μm]の場合です。

【LEJのポイントテーブル番号1の加速時定数の推奨値】

シリーズ	LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63	
	リード記号	H	A	B	H	A	B	T	
	リード	24	16	8	30	20	10	27	42
ポイントテーブル番号1	初期値	推奨値							
原点復帰の加速時定数(msec) *4	0	1200	800	400	1500	1000	500	1350	2100

□:初期値より変更部分



\*4:原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号1の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECS2-T 取扱説明書 5.4.2章』を参照してください。

シリーズ	リード記号		LEJS100		
	リード	記号	H	A	B
		リード	50	25	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値		
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768		
電子ギア分母 *3	PA07	1	6250	3125	1250
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)		
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)		
原点復帰方向	PC03	0001	□□1□(モータ側)		
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	36	72	180
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-7000(ストローク 1000 未満) / -700(ストローク 1000 以上)		
押当て時間(msec)	PC09	100	200		
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24		
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)		
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向:反モータ側)		
アダプティブチューニングモード *4	PB01	0000	0000		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7		
機械共振抑制フィルタ 1 *4	PB13	4500	4500		
ノッチ形状選択 1 *4	PB14	0000	0000		
ローパスフィルタ設定*4	PB18	3141	3141		
ローパスフィルタ選択*4	PB23	0000	0000		

□ : 初期値より変更部分

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。
- \*4: 負荷、取付姿勢により、異音、振動が発生する場合、パラメータ値を変更して適切な調整を行ってください。  
調整方法は『LECS2-T 取扱説明書 9 章』を参照してください。

#### 【LEJ のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEJS100		
	リード	記号	H	A	B
		リード	50	25	10
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値		
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		2500	1250	500

□ : 初期値より変更部分



- \*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECS2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。

【LEY のパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LEY25/LEYG25			LEY25D/ LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/ LEYG32D		
			A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
			12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値											
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768											
電子ギア分母 *3	PA07	1	1500	750	375	1500	750	375	2500	1250	625	2000	1000	500
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)											
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)											
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)											
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	150	300	600	150	300	600	90	180	360	112	225	450
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)											
押当て時間(msec)	PC09	100	200											
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24											
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)											
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向:反モータ側)			1 (+方向:反モータ側)			0 (+方向:反モータ側)			1 (+方向:反モータ側)		
アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000											
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7											
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500											
ノッチ形状選択 1	PB14	0000	0000											

□: 初期値より変更部分

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向:反モータ側)になります。

【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D		
			A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
			12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値											
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		600	300	150	600	300	150	1000	500	250	800	400	200

□: 初期値より変更部分



- \*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所に推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECS2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。

シリーズ	リード記号		LEY63				LEY63D		
			A	B	C	L	A	B	C
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) <small>(プーリ比 4/7)</small>	20	10	5
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768			57344	32768		
電子ギア分母 *3	PA07	1	2500	1250	625	625	2500	1250	625
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)						
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)						
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	90	180	360	629	90	180	360
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-4000(ストローク 1000 未満) / -400(ストローク 1000 以上)						
押当て時間(msec)	PC09	100	200						
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PC10	15	24						
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)						
回転方向選択 *4	PA14	0	0(+方向:反モータ側)			1(+方向:反モータ側)			
アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000						
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7						
機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	4500						
ノッチ形状選択 1	PB14	0000	0000						

□□□□ : 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向:反モータ側)になります。

#### 【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

シリーズ	リード記号		LEY63				LEY63D		
			A	B	C	L	A	B	C
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) <small>(プーリ比 4/7)</small>	20	10	5
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値						
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		1000	500	250	143	1000	500	250

□□□□ : 初期値より変更部分



\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号 1 の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECSC2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。



【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20) (プーリ比 5/4)	8(10) (プーリ比 5/4)	16	8
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値							
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768							
電子ギア分母 *3	PA07	1	1250	750	1250	750	2500	1250	2000	1000
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方法	PT04	0010	□□□3(押当ての場合)							
原点復帰方向	PT04	0010	□□1□(モータ側)							
原点復帰速度(rpm)	PT05	100	180	300	180	300	90	180	112	225
原点復帰位置データ(μm)	PT08	0	-2000(ストローク 1000 未満) / -200(ストローク 1000 以上)							
押当て時間(msec)	PT10	100	200							
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PT11	15	24							
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)							
回転方向選択*4	PA14	0	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)
アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000							
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機械共振抑制フィルタ 1	PB13	4500	4500							
ノッチ形状選択 1	PB14	0000	0000							

□ : 初期値より変更部分

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:アクチュエータの移動時の最小単位が1[μm]の場合です。

\*4:モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は0(+方向:反モータ側)になります。

【LESYHのポイントテーブル番号1の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25R/LN		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20)	8(10)	16	8
ポイントテーブル番号 1	初期値		推奨値							
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		500	300	500	300	1000	500	800	400

□ : 初期値より変更部分



\*5:原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号1の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。ポイントテーブルの設定方法は、『LECSC2-T 取扱説明書 5.4.2 章』を参照してください。



【LETのパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80			LET100			
	リード記号		D	L	M	D	L	M	N
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)	240(80)	240(48)	240(26.7)	240(16)
	プーリ比		1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値						
電子ギア分子 *3	PA06	1	49152	16384	65535	2048	2048	6144	2048
電子ギア分母 *3	PA07	1	8125	1625	3611	625	375	625	125
送り長倍率(STM) (倍)	PA05	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方法	PC02	0000	□□□3(押当ての場合)						
原点復帰方向	PC03	0001	□□□1(モータ側)						
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	42	69	125	23	38	68	113
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-22000(ストローク 1000 未満) / -2200(ストローク 1000 以上)			-25000(ストローク 1000 未満) / -2500(ストローク 1000 以上)			
押当て時間(msec)	PC09	100	200						
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PC10	15	24	15.4	8.5	24	24	20	12
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12) / 0004(LEC-MR-RB-32)						
回転方向選択	PA14	0	1 : モータ配置 RL,FL 0 : モータ配置 RR,FR						
オートチューニング応答性 *4	PA09	12	12						
アダプティブチューニングモード	PB01	0000	0000						
サーボモータに対する負荷慣性 モーメント比	PB06	7	50						
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	4500						
ノッチ形状選択1	PB14	0000	0000						

□□□□ : 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が1[μm]の場合です。

\*4: 搬送物の形状、取付状態により加減速度の応答性が変わることがありますので、パラメータにて調整を行ってください。

応答性を高くしすぎますと発振が生じることがあります。

【LETのポイントテーブル番号1の加速時定数の推奨値】

シリーズ			LET80			LET100			
	リード記号		D	L	M	D	L	M	N
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)	240(80)	240(48)	240(26.7)	240(16)
	プーリ比		1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15
ポイントテーブル番号1	初期値		推奨値						
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0		2167	1300	722	4000	2400	1333	800

□□□□ : 初期値より変更部分



\*5: 原点復帰の加速時定数(msec)はポイントテーブル番号1の加速時定数を使用します。上図の箇所推奨値を設定してください。

## 第4章 LECSS-T

### 【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】

シリーズ				LEFS25T6 /LEKFS25T6			LEFS32T7 /LEKFS32T7			LEFS40T8 /LEKFS40T8		
	リード記号			H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値									
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032)									
回転方向選択	PA14	0	1(+方向: 反モータ側)									
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7									
機能選択 E-3	PE41	0000	0000									

シリーズ				LEFS25(L, R) T6 /LEKFS25(L, R) T6			LEFS32(L, R) T7 /LEKFS32(L, R) T7			LEFS40(L, R) T8 /LEKFS40(L, R) T8		
	リード記号			H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値									
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032)									
回転方向選択	PA14	0	0(+方向: 反モータ側)									
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7									
機能選択 E-3	PE41	0000	0000									

シリーズ				LEFB25 T6	LEFB25U T6	LEFB32 T7	LEFB32U T7	LEFB40 T8	LEFB40U T8
	リード記号			S					
	リード			54					
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値						
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032)						
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)	1 (+方向: 反モータ 側)	0 (+方向: 反モータ 側)	
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	50						
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)						

★:パラメータ変更必須項目

:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

※LECSS2-T口の場合、電子ギア比は貴社の使用する上位側にて設定願います。



【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEJS40T6			LEJS63T7			LEJB40T6	LEJB63T7
	リード 記号	H	A	B	H	A	B	T
	リード	24	16	8	30	20	10	27
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値					
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)					
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向：反モータ側)				0 (+方向：反モータ側)	
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7				50	
★機能選択 E-3	PE41	0000	0000				0001 (ロバストフィルタ有効)	

シリーズ	LEJS100T9			
	リード 記号	H	A	B
	リード	50	25	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値	
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)	
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向：反モータ側)	
サーボモータに対する負 荷慣性モーメント比	PB06	7	7	
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)	

★：パラメータ変更必須項目

■：初期値より変更パラメータ

\*1：パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2：搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

※LECSS2-T口の場合、電子ギア比は貴社の使用する上位側にて設定願います。

【LEYのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEY25T6 / LEYG25T6			LEY25DT6 / LEYG25DT6			LEY32T7 / LEYG32T7			LEY32DT7 / LEYG32DT7				
	リード記号			A	B	C	A	B	C	A	B	C		
	リード			12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値											
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032)											
回転方向選択 *3	PA14	0	0 (+方向 : 反モータ側)			1 (+方向 : 反モータ側)			0 (+方向 : 反モータ側)			1 (+方向 : 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7											
機能選択 E-3	PE41	0000	0000											

シリーズ	LEY63T8				LEY63DT8						
	リード記号				A	B	C	L	A	B	C
	リード (7°-リ比含む)				20	10	5	5(2.86) (7°-リ比4/7)	20	10	5
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値								
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)								
回転方向選択 *3	PA14	0	0 (+方向 : 反モータ側)				1 (+方向 : 反モータ側)				
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7								
機能選択 E-3	PE41	0000	0000								

シリーズ	LEY100T9			LEY100DT9					
	リード記号			B	D	L	B	D	L
	リード (7°-リ比含む)			10	10(3.33) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]	10	10(3.33) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)						
回転方向選択 *3	PA14	0	0 (+方向 : 反モータ側)			1 (+方向 : 反モータ側)			
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7						
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)						

★:パラメータ変更必須項目

:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

\*3:モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は0(+方向:反モータ側)になります。

※LEC52-T口の場合、電子ギア比は貴社の使用する上位側に設定願います。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード (プーリ比含む)		10	6	10	6	16(20) (プーリ比 5/4)	8(10) (プーリ比 5/4)	16	8
パラメータ *1, *2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値							
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)							
回転方向選択 *3	PA14	0	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)	0 (+方向:反モータ側)	1 (+方向:反モータ側)				
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機能選択 E-3	PE41	0000	0000							

: 初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

\*3:モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は0(+方向:反モータ側))になります。

※LECSS2-T□の場合、電子ギア比は貴社の使用する上位側にて設定願います。

【LETのパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80			LET100			
	リード記号		D	L	M	D	L	M	N
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)	240(80)	240(48)	240(26.7)	240(16)
プーリ比		1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12) / 0004(LEC-MR-RB-32)						
回転方向選択	PA14	0	1 : モータ配置 RL,FL 0 : モータ配置 RR,FR						
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	50						
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)						

★ : パラメータ変更必須項目

: 初期値より変更パラメータ

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

※LECSS2-T口の場合、電子ギア比は貴社の使用する上位側にて設定願います。

## 第 5 章 LECSN-T

### 【LEF/LEKFS のパラメータ推奨値】

シリーズ	LEFS25/LEKFS25			LEFS32/LEKFS32			LEFS40/LEKFS40					
	リード記号			H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値									
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304									
電子ギア分母 *3	PA07	1	20000	12000	6000	24000	16000	8000	30000	20000	10000	
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000									
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)									
原点復帰方式 *5	PT45	37	-4									
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	90	150	300	75	113	225	60	90	180	
押当て時間 (msec)	PT10	100	200									
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	84									
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	1000	600	300	1200	800	400	1500	1000	500	
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032)									
回転方向選択 *4	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)									
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7									
機能選択 E-3	PE41	0000	0000									

: 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[ $\mu$ m] の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LEFS\*R/LEKFS\*R)または左側折返し(LEFS\*L/LEKFS\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

\*5: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。

### 注意

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点 (0mm) とした場合、本アクチュエータでは [+2mm] から [アクチュエータストローク+2mm] ままで可動範囲の目安です。

シリーズ	LEFB25						LEFB25U		LEFB32		LEFB32U		LEFB40		LEFB40U	
	リード記号		S													
	リード		54													
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値													
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304													
電子ギア分母 *3	PA07	1	54000													
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000													
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)													
原点復帰方式 *4	PT45	37	-4	-36	-4	-36	-4	-36	-4	-36	-4	-36	-4	-36		
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	33													
押当て時間 (msec)	PT10	100	200													
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	84													
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	2700													
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032)													
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)	1 (+方向 : 反モータ側)	0 (+方向 : 反モータ側)		
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	50													
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)													

★ : パラメータ変更必須項目  
 : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
 (パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。

\*4: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。

## ⚠ 注意

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点 (0mm) とした場合、本アクチュエータでは [+3mm] から [アクチュエータストローク+3mm] ままで可動範囲の目安です。

【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63	
	リード記号		H	A	B	H	A	B	T		
	リード		24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値								
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304								
電子ギア分母 *3	PA07	1	24000	16000	8000	30000	20000	10000	27000	42000	
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000								
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)								
原点復帰方式 *4	PT45	37	-4					-36			
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	75	113	225	60	90	180	133	86	
押当て時間 (msec)	PT10	100	200								
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	84								
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	1200	800	400	1500	1000	500	1350	2100	
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)								
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)					0 (+方向: 反モータ側)			
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7					50			
★機能選択 E-3	PE41	0000	0000					0001 (ロバストフィルタ有効)			

★: パラメータ変更必須項目

: 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。

\*4: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。



**注意**

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点 (0mm) とした場合、本アクチュエータでは [+2mm] から [アクチュエータストローク+2mm] までが可動範囲の目安です。

シリーズ			LEJS100		
	リード記号		H	A	B
	リード		50	25	10
パラメータ *1, *2	パラメータ No	初期値			
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304		
電子ギア分母 *3	PA07	1	50000	25000	10000
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000		
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000 (ストローク 1000 未満) / 0001 (ストローク 1000 以上)		
原点復帰方式 *4	PT45	37	-4		
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	36	72	180
押当て時間 (msec)	PT10	100	200		
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	84		
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	2500	1250	500
回生オプション	PA02	0000	0000 (回生オプション無し) / 0002 (LEC-MR-RB-032) / 0003 (LEC-MR-RB-12)		
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	7		
機能選択 E-3	PE41	0000	0001 (ロバストフィルタ有効)		

☐ : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせて変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[ $\mu$ m] の場合です。

\*4: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。

## ⚠ 注意

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点 (0mm) とした場合、本アクチュエータでは [+7mm] から [アクチュエータストローク+7mm] ままでが可動範囲の目安です。



【LEYのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D		
	リード記号		A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	リード		12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値											
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304											
電子ギア分母 *3	PA07	1	12000	6000	3000	12000	6000	3000	20000	10000	5000	16000	8000	4000
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000											
送り長倍率 (STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)											
原点復帰方式 *5	PT45	37	-36			-4			-36			-4		
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	150	300	600	150	300	600	90	180	360	112	225	450
押当て時間 (msec)	PT10	100	200											
押当て式原点復帰トルク制限値 (%)	PT11	15	84											
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	600	300	150	600	300	150	1000	500	250	800	400	200
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)											
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)			0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7											
機能選択 E-3	PE41	0000	0000											

初期値より変更部分

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:アクチュエータの移動時の最小単位が1[μm]の場合です。

\*4:モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は0(+方向:反モータ側)になります。

\*5:原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。

**注意**

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点(0mm)とした場合、本アクチュエータでは  
[+2mm]から[アクチュエータストローク+2mm]までが可動範囲の目安です。

シリーズ			LEY63				LEY63D			
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C	
	リード(ブ-リ比含む)		20	10	5	5(2.86) (ブ-リ比 4/7)	20	10	5	
パラメータ *1,*2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値							
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304				1835008	4194304		
電子ギア分母 *3	PA07	1	20000	10000	5000	1250	20000	10000	5000	
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000							
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方式 *5	PT45	37	-36				-4			
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	90	180	360	629	90	180	360	
押当て時間(msec)	PT10	100	200							
押当て式原点復帰 トルク制限値 (%)	PT11	15	84							
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	1000	500	250	143	1000	500	250	
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)							
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)				1 (+方向: 反モータ側)			
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機能選択 E-3	PE41	0000	0000							

■: 初期値より変更部分

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。  
 \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
 (パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)  
 \*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。  
 \*4: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。  
 \*5: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。

## ⚠ 注意

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点(0mm)とした場合、本アクチュエータでは [ +4mm ] から [ アクチュエータストローク+4mm ] まだが可動範囲の目安です。

シリーズ			LEY100			LEY100D		
	リード記号		B	D	L	B	D	L
	リード(°-リ比含む)		10	10(3.3) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]	10	10(3.3) [減速比 1/3]	10(2) [減速比 1/5]
パラメータ *1, *2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値					
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304	12582912	4194304	4194304	12582912	4194304
電子ギア分母 *3	PA07	1	10000	10000	2000	10000	10000	2000
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000					
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)					
原点復帰方式 *4	PT45	37	-36			-4		
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	180	545	900	180	545	900
押当て時間(msec)	PT10	100	200					
押当て式原点復帰 トルク制限値 (%)	PT11	15	84					
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	500	166	100	500	166	100
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12)					
回転方向選択 *5	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)			1 (+方向: 反モータ側)		
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7					
機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)					

□: 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。

(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm]の場合です。

\*4: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。


\*5: モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

## ⚠ 注意

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点(0mm)とした場合、本アクチュエータでは [+5mm] から [アクチュエータストローク+5mm] までが可動範囲の目安です。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード(7°-リ比含む)		10	6	10	6	16(20) (7°-リ比 5/4)	8(10) (7°-リ比 5/4)	16	8
パラメータ *1, *2	パラメータNo	初期値	パラメータ推奨値							
電子ギア分子 *3	PA06	1	4194304							
電子ギア分母 *3	PA07	1	10000	6000	10000	6000	20000	10000	16000	8000
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000							
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)							
原点復帰方式 *5	PT45	37	-36		-4		-36		-4	
原点復帰速度 (rpm)	PT05	100	180	300	180	300	90	180	112	225
押当て時間(msec)	PT10	100	200							
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15	84							
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0	500	300	500	300	1000	500	800	400
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032)							
回転方向選択	PA14	0	0 (+方向: 反モータ側)		1 (+方向: 反モータ側)		0 (+方向: 反モータ側)		1 (+方向: 反モータ側)	
サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7							
機能選択 E-3	PE41	0000	0000							

 : 初期値より変更部分

\*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μm] の場合です。

\*4: モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

\*5: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。



**注意**

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点(0mm)とした場合、本アクチュエータでは  
[+2mm]から[アクチュエータストローク+2mm]までが可動範囲の目安です。

【LETのパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LET80			LET100			
			D	L	M	D	L	M	N
	リード(フーリ比含む)	130(43.3) 減速比 1/3	130(26) 減速比 1/5	130(14.4) 減速比 1/9	240(80) 減速比 1/3	240(48) 減速比 1/5	240(26.7) 減速比 1/9	240(16) 減速比 1/15	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値						
電子ギア分子 *3	PA06	1	4718592			196608			
電子ギア分母 *3	PA07	1	48750	29250	16250	3750	2250	1250	750
指令モード選択 *3	PT01	0300	0000						
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000	0000(ストローク 1000 未満) / 0001(ストローク 1000 以上)						
原点復帰方式 *4	PT45	37	-4: モータ配置 RL,FL -36: モータ配置 RR,FR						
原点復帰速度(rpm)	PT05	100	42	69	125	23	38	68	113
押当て時間(msec)	PT10	100	200						
押当て式原点復帰トルク制限値(%)	PT11	15	84	54	30	84	84	70	42
原点復帰加速時定数(msec)	PT56	0	2167	1300	722	4000	2400	1333	800
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB-032) / 0003(LEC-MR-RB-12) / 0004(LEC-MR-RB-32)						
回転方向選択	PA14	0	1 : モータ配置 RL,FL 0: モータ配置 RR,FR						
オートチューニング 応答性 *5	PA09	16	16						
★サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	PB06	7	50						
★機能選択 E-3	PE41	0000	0001(ロバストフィルタ有効)						

□: 初期値より変更部分  
★: パラメータ変更必須項目

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。  
(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[ $\mu$ m] の場合です。
- \*4: 原点復帰方向がアクチュエータのモータ側かつ押当て式の場合です。
- \*5: 搬送物の形状、取付状態により加減速度の応答性が変わることがありますので、パラメータにて調整を行ってください。  
応答性を高しすぎますと発振が生じることがあります。

 **注意**

- 押当て式原点復帰を使用しアクチュエータ端を原点位置とした場合、オーバーシュートによるアクチュエータ両端への衝突防止のため、アクチュエータ可動範囲に注意して位置指令をお願いします。
- アクチュエータ端を原点(0mm)とした場合、本アクチュエータでは  
LET80の場合、 [+22mm] から [アクチュエータストローク+22mm] までが可動範囲の目安です。  
LET100の場合、 [+25mm] から [アクチュエータストローク+25mm] までが可動範囲の目安です。

## 第6章 LECYM

### 【LEFのパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号 リード		LEFS25			LEFS32			LEFS40		
			H	A	B	H	A	B	H	A	B
			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向:反モータ側)								
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401								
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536								
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	750	375	1500	1000	500	1875	1250	625

シリーズ	リード記号 リード		LEFS25(L,R)			LEFS32(L,R)			LEFS40(L,R)		
			H	A	B	H	A	B	H	A	B
			20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
回転方向	Pn000	0000	0000 (+方向:反モータ側)								
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401								
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536								
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	750	375	1500	1000	500	1875	1250	625

シリーズ	リード記号 リード		LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U	
			S						
			54						
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値						
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)	
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401				2301		
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536						
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	3375						

□:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。

使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。

【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63		
	リード記号		H	A	B	H	A	B	T	
	リード		24	16	8	30	20	10	27	42
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向：反モータ側)					0000 (+方向：反モータ側)		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536					131072	65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1500	1000	500	1875	1250	625	3375	2625

□:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。

【LEYのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEY25/ LEYG25			LEY25D/ LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/ LEYG32D				
	リード記号		A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	リード		12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値											
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向：反モータ側)			0001 (+方向：反モータ側)			0000 (+方向：反モータ側)			0001 (+方向：反モータ側)		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401											
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536		131072	65536		131072	65536		131072	65536		
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	375	750	375	375	1250	625	625	1000	500	250

シリーズ	LEY63				LEY63D					
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C	
	リード(ブール比含む)		20	10	5	5(2.86) (ブール比 4/7)	20	10	5	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向：反モータ側)				0001 (+方向：反モータ側)			
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536		131072	229376		65536		131072
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	625	625	625	1250	625	625	

□:初期値より変更パラメータ

\*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。

\*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)

\*3:1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。

\*4:モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、  
回転方向選択は 0(+方向：反モータ側)になります。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード		12	6	12	6	20	10	16	8
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向： 反モータ側)	0001 (+方向： 反モータ側)	0000 (+方向： 反モータ側)	0001 (+方向： 反モータ側)				
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536		65536		65536		65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	750	375	1250	625	1000	500

: 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[ $\mu$ m]の場合です。  
使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は 0(+方向: 反モータ側)になります。

【LETのパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80		
	リード記号		D	L	M
	リード(プーリ比含む)		130(43.3) (プーリ比 1/3)	130(26) (プーリ比 1/5)	130(14.4) (プーリ比 1/9)
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値		
回転方向	Pn000	0000	1 : モータ配置 RL,FL 0: モータ配置 RR,FR		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401		
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	589824		
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	24375	14625	8125

: 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータは推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ設定を変更してください。
- \*3: 1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[ $\mu$ m]の場合です。  
使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。



## 第7章 LECYU

### 【LEFのパラメータ推奨値】

シリーズ			LEFS25			LEFS32			LEFS40		
	リード記号		H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード		20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向:反モータ側)								
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401								
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536								
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	750	375	1500	1000	500	1875	1250	625

シリーズ			LEFS25(L,R)			LEFS32(L,R)			LEFS40(L,R)		
	リード記号		H	A	B	H	A	B	H	A	B
	リード		20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値								
回転方向	Pn000	0000	0000 (+方向:反モータ側)								
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401								
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536								
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	750	375	1500	1000	500	1875	1250	625

シリーズ			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
	リード記号		S					
	リード		54					
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	推奨パラメータ値					
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)	0001 (+方向:反モータ側)	0000 (+方向:反モータ側)
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401				2301	
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536					
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	3375					

   : 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3 :1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用する PLC によっては電子ギヤ比を PLC 側にて設定する必要があります。

【LEJのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEJS40			LEJS63			LEJB40	LEJB63		
	リード記号		H	A	B	H	A	B	T	
	リード		24	16	8	30	20	10	27	42
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向	Pn000	0000	0001 (+方向：反モータ側)					0000 (+方向：反モータ側)		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536					131072	65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1500	1000	500	1875	1250	625	3375	2625

□:初期値より変更パラメータ

- \*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3:1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用するPLCによっては電子ギヤ比をPLC側にて設定する必要があります。

【LEYのパラメータ推奨値】

シリーズ	LEY25/ LEYG25			LEY25D/ LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/ LEYG32D				
	リード記号		A	B	C	A	B	C	A	B	C	A	B	C
	リード		12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値											
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向： 反モータ側)			0001 (+方向： 反モータ側)			0000 (+方向： 反モータ側)			0001 (+方向： 反モータ側)		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401											
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536			131072	65536			131072	65536			
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	375	750	375	375	1250	625	625	1000	500	250

シリーズ	LEY63				LEY63D					
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C	
	リード(プーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) (プーリ比4/7)	20	10	5	
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向：反モータ側)				0001 (+方向：反モータ側)			
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536		131072	229376		65536		131072
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	625	625	625	1250	625	625	

□:初期値より変更パラメータ

- \*1:パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2:搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3:1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用するPLCによっては電子ギヤ比をPLC側にて設定する必要があります。
- \*4:モータ配置が右側折返し(LEY\*R)または左側折返し(LEY\*L)の場合、  
回転方向選択は0(+方向：反モータ側)になります。

【LESYHのパラメータ推奨値】

シリーズ			LESYH16		LESYH16D		LESYH25		LESYH25D	
	リード記号		A	B	A	B	A	B	A	B
	リード		12	6	12	6	20	10	16	8
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値							
回転方向 *4	Pn000	0000	0000 (+方向 : 反モータ側)	0001 (+方向 : 反モータ側)	0000 (+方向 : 反モータ側)	0001 (+方向 : 反モータ側)				
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401							
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536		65536		65536		65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	750	375	1250	625	1000	500

   : 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータ値は推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ値を変更してください。(パラメータ初期設定状態⇒パラメータ推奨値の設定⇒動作開始)
- \*3: 1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用するPLGによっては電子ギヤ比をPLG側にて設定する必要があります。
- \*4: モータ配置が右側折返し(LESYH\*R)または左側折返し(LESYH\*L)の場合、回転方向選択は0(+方向:反モータ側)になります。

【LETのパラメータ推奨値】

シリーズ			LET80		
	リード記号		D	L	M
	リード(プーリ比含む)		130(43.3) (プーリ比 1/3)	130(26) (プーリ比 1/5)	130(14.4) (プーリ比 1/9)
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値	パラメータ推奨値		
回転方向選択	Pn000	0000	1 :モータ配置 RL,FL 0:モータ配置 RR,FR		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401	1401		
電子ギヤ分子 *3	Pn20E	4	589824		
電子ギヤ分母 *3	Pn210	1	24375	14625	8125

   : 初期値より変更パラメータ

- \*1: パラメータは推奨値です。貴社の使用方法に合わせ変更願います。
- \*2: 搬送物の形状、取付状態により機械共振が発生する場合がありますので、初回設定時にパラメータ設定を変更してください。
- \*3: 1 指令単位あたりのアクチュエータの移動量=1[μm]の場合です。  
使用するPLGによっては電子ギヤ比をPLG側にて設定する必要があります。

改訂履歴

**SMC株式会社** お客様相談窓口

URL <https://www.smcworld.com>

本社/〒101-0021 東京都千代田区外神田 4-14-1 秋葉原 UDX 15F



**0120-837-838**

受付時間/9:00～12:00 13:00～17:00 月～金曜日【祝日、会社休日を除く】

⑨ この内容は予告なしに変更する場合がありますので、あらかじめご了承ください。

© 2011-2023 SMC Corporation All Rights Reserved