

# 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ロ,LECYロ 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ー安全性 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、充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充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(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 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ロ,LECYロ 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。\*3)

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。
  - \*3) 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	
【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	
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】	9
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	16
【LETのパラメータ推奨値】	
第3章 LECSC-T	
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】	
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	
【LETのパラメータ推奨値】	
第4章 LECSS-T	
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】	
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	
【LETのパラメータ推奨値】	
第5章 LECSN-T	
【LEF/LEKFSのパラメータ推奨値】	
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	
【LETのパラメータ推奨値】	
第6章 LECYM	
【LEFのパラメータ推奨値】	
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	
【LETのパラメータ推奨値】	
第7章 LECYU	44
【LEFのパラメータ推奨値】	
【LEJのパラメータ推奨値】	
【LEYのパラメータ推奨値】	
【LESYHのパラメータ推奨値】	
ILET(/)/ハフメータ 雅望伸!	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】

			LEFS	25/LEKF	S25	LEFS3	2/LEKF	S32	LEFS40/LEKFS40		
シリーズ	リー	ド記 <del>号</del>	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В
	IJ	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:1	0)		
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)/ 00	01(ストロ	コーク 100	0 以上)	
原点復帰方法	PE03	0010					(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	アロー	ク 1000 未	満) / -:	200(スト	ローク 10	00 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	├プション第	展し)/ 00	)2(LEC-	MR-RB-	032)	
回転方向選択 *4	PA14	0				1(+方[	句: 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  $10[\mu\,\text{m}/\text{パルス}]$ 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。

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U			
シリーズ	リート	記号				S	•				
	IJ-	<b>-ド</b>			ļ	54					
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値			推奨パラ	ラメータ値					
1 回転あたりの 指令入力パルス数 *3	PA05	100			1	00					
電子ギア分子 *3	PA06	1			100(位置決め	カモード時:10	0)				
電子ギア分母 *3	PA07	1			Į.	54					
送り長倍率(STM)(倍)	PE02	0000	0	000(ストロー	ク 1000 未満)	/ 0001(ストロ	一ク 1000 以	上)			
原点復帰方法	PE03	0010			□□□3(押	当ての場合)	1				
原点復帰方向	PE03	0010			<b>0</b> 10	(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			2	700					
原点復帰位置データ(μm)	PE08	0	-3	8000(ストロー・	ク1000 未満)	/ -300(ストロ	コーク 1000 以	(上)			
押当て時間(msec)	PE10	100			2	:00					
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(回生才	プション無し	)/ 002(LEC-N	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	<b>002</b> 000								
★サーボモータに対す る負荷慣性モーメント比	PB06	7			ļ	50					
★機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	40	00		4	500				
★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  $10[\mu\,m/$ 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】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63	
	- 11	ード		LLUS4U			LLUGUU		LLUD40	LLUD00	
シリーズ		-r !号	Н	Α	В	Н	Α	В	٦	Γ	
	IJ-	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					10	00			
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		00	000(ストロ	1一ク 100	00 未満)/	′0001(ス	トローク 1000 以」	L)	
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		-20	000(ストロ	1一ク 100	00 未満)	/ -200(7	ストローク 1000 以	上)	
押当て時間(msec)	PE10	100					20	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PE11	15					3	0			
回生オプション	PA02	000	00	00(回生才	トプション	無し)/ 0	02(LEC-I	MR-RB-	032)/ 003(LEC-M	IR-RB-12)	
回転方向選択	PA14	0		(-	+方向:反	l モータ側	IJ)		(+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							000	
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7	7 <b>50</b>							0	
★機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500			45	00			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】

			LEY	25/LEY	′G25	LEY2	5D/LEY	′G25D	LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32I		G32D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ.	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					1	ペラメー	タ推奨	値				
1 回転あたりの	PA05	100						- 1	00					
指令入力パルス数 *3	PAUS	100						I	00					
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		(	000(ス	トローク	1000 ל	未満)	/ 00010	ストロー	ーク 10	00 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 10	00 以上	<u>-</u> )	
押当て時間(msec)	PE10	100						2	00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PE11	15						3	10					
回生オプション	PA02	000			000	(回生才	トプショ	ン無し	/ 002	(LEC-N	/IR-RB	-032)		
回転方向選択 *4	PA14	0	(+方向	0 ਗ∶反モ-	- タ側)	(+方向	1 旬: 反モ-	- 夕側()	(+方[i	0 句: 反モー	-タ側)	(+方向	1 i: 反モー	-タ側)
アダプティブチューニングモード	PB01	000	( /31	1	7 1/1/	, ,,,,			00	1	7 1/1/	( 751	1.44	7 8147
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						45	00					
ノッチ形状選択 1	PB14	000		·		•		0	00	•	·	•		

: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(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。

				LE'	Y63			LEY63D				
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	L	Α	В	С			
29-2	リード(プ・	-リ比含む)	20	10	5	5(2.86) (プーリ比 4/7)	20 10 5					
パラメ <b>ー</b> タ *1,*2	パラメータ No	初期値			/\	ラメータ推奨	値	直				
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		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	コーク 1000	未満) / -40	0(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-R	B-032) / 00	3(LEC-MR-	-RB-12)			
回転方向選択 *4	PA14	0		0(+方向:)	マモータ側)		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】

			LESY	H16	LESY	'H16D	LES'	YH25	LESY	H25D	
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В	
29-2	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	100					100				
電子ギア分子 *3	PA06	1			10	0(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 1	000 未満)	/ 0001(スト	-ローク 1000	0以上)		
原点復帰方法	PE03	0010				1003(排	門当ての場合	<b>全</b> )			
原点復帰方向	PE03	0010									
原点復帰速度(rpm)	PE04	500	180 300 180 300 90 180 112 22							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 1	000 未満	) / -200(ス	トローク 100	0 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	(回生オブ	ション無し	ر) / 002(LE	C-MR-RB-	032)		
回転方向選択 *4	PA14	0	0 (+方向:反 <sup>:</sup>		(+方向:反	1 (モ <b>ータ側</b> )	`	0 (モータ側)	(+方向:反	l 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		·		4	500				
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】

				LET80					
	リード	 記号	D	L	M				
シリーズ	リード(プー		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 <b>ー</b> 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 50 90 (3) (5) (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( μ m)	PE08	0		00(ストローク 1000 未 200(ストローク 1000 J					
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	00	0(回生オプション無し )2(LEC-MR-RB-032) )03(LEC-MR-RB-12	)/				
回転方向選択	PA14	0		1 :モータ配置 RL,FI 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  $10[\mu\,\mathrm{m}/\mathcal{N}$ 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  $1[\mu\,\mathrm{m}]$ 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】

			LEFS	25/LEKFS2	25	LEFS	32/LEKFS	32	LE	FS40/LEKFS	S40
シリーズ	リー	ド記号	Н	A	В	Н	Α	В	Н	A	В
	IJ	ード	20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	ハ゜ラメータ No	初期値				パラ	メータ推	<b>É</b> 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				
						(位置	制御モー	- ド時)			,
■ ■ 電子ギア分母 *3	PA07	1									1000
■ 177万円 10	1 707	•	(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) / 000	01(スト	ローク 10	00 以上)	
原点復帰方法	PT04	0010					(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	<u> </u>	ク 1000 未	満) / -	200(スト	ローク1	000 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[	句:反モ·	一タ側)			
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】

[221 0311 12 1 7 3 70 E															
		LEFS	25/LEKFS	25	LEFS	32/LEKFS	32	LEFS40/LEKFS40							
シリーズ	リード記号	Н	A	В	Н	A	В	Н	Α	В					
	リード	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					

ポイントテーブル × LEFS25 H リードの場合は 1000 ポイントテーブル位置決め運転(絶対値指令方式) プロジェクトペ 速時定数 ドウェル時間 0-20000 目標位置 回転速度 加速時定数 補助機能 -999.999-999.999 0-65535 0-20000 0-20000 0-3,8-11 0.000 1000 0.000 0

\*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。

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U			
シリーズ	リー	ド記号				S					
	IJ-	ード				54					
パラメータ *1,*2	ハ゜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			10	0000					
電子ギア分子 *3	PA06	1			26	2144					
					(位置制御	甲モード時)					
   電子ギア分母 *3	PA07	1			5	400					
■ 電子イノガロ *0	FAU7	'			(位置決め	りモード時)					
					54	1000					
機能選択 A-3	PA21	0001		2001	(J3 電子ギア	<b>ご設定値互換モ</b>	<u>:</u> — ۴)				
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				33					
原点復帰位置データ(μm)	PT08	0	-3	8000(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			2	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:	オプション無り	し)/ 0002(LEC	-MR-RB-032)				
回転方向選択	PA14	0	1 (+方向: (+方向: 反モータ 側)     0 (+方向: (+方向: 反モータ 原モータ 側)     0 (+方向: (+方向: 反モータ 原モータ 原モータ 順)     0 (+方向: 反モータ 原モータ 原モータ 順)								
★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[ $\mu$ m]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】

		LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
シリーズ	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			2	700		

]: 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。



#### 【LEJ のパラメータ推奨値】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63	
シリーズ	リート	ド記号	Н	Α	В	Н	A	В		T	
	IJ-	ード	24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1,*2	ハ゜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					100	000			
電子ギア分子 *3	PA06	1					262	144			
電子ギア分母 *3	PA07	1	2400	1600	800	2700 27000	4200				
機能選択 A-3	PA21	0001		·	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	合)		
原点復帰方向	PT04	0010					1( <del>:</del>	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		-20	00(スト	コーク 10	00 未満)	/ -200(7	ストローク 1000 以	上)	
押当て時間(msec)	PT10	100					20	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15					2	4			
回生オプション	PA02	0000		0000(回台	Eオプショ	ン無し)	/ 0002 (LI	EC-MR-RB-	-032) / 0003 (LEC-I	MR-RB-12)	
回転方向選択	PA14	0	1 0 (+方向: 反モータ側) (+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						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  $10[\mu\,\mathrm{m}/$ 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[ $\mu$ m]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】

		LEJS40	LEJS63	LEJB40	LEJB63
シリーズ	リード記号	H A B	H A B	1	
	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。上図の箇所に推奨値を設定してください。

				LEJS100				
シリーズ	リー	ド記号	Н	A	В			
	IJ-	ード	50	25	10			
パラメータ *1,*2	ハ°ラメータ No	初期値						
1回転あたりの	PA05	10000	10000					
指令入力パルス数 *3		10000						
電子ギア分子 *3	PA06	1		262144				
				(位置制御モード時)				
■ 電子ギア分母 *3	PA07	1	5000	2500	1000			
电1イノカロ ****	1 707	'	(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	PT11	15		24				
トルク制限値(%)	FIII	10		24				
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプ:	ション無し)/ 0002(LE 0003(LEC-MR-RB-12)	EC-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	000	01(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  $10[\,\mu\,\text{m}/\,\text{パルス}]$ 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  $1[\mu m]$ 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】

			LEJS100	
シリーズ	リード記号	Н	A	В
	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。上図の箇所に推奨値を設定してください。

#### 【LEY のパラメータ推奨値】

	LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			1.51/0	0D // E\/	0000		
	r		LE'	rz5/LEY	<u>625</u>	LEY2	bU/LEY(	i25D	LE	Y32/LEYG	i32	LEY3	2D/LEY	432D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	A	В	С	Α	В	С	A	В	C
	IJ.	ード	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	パ゚ラメータ No	初期値					バ	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						10	000					
電子ギア分子 *3	PA06	1	262144											
			(位置制御モード時)											
モスドラハロ .0	D407		1200	600	300	1200	600	300	2000	1000	500	1600	800	400
電子ギア分母 *3 	PA07						(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	当ての対	場合)				
原点復帰方向	PT04	0010						<b>□1</b> □(	モータイ	則)				
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	1000 ל	未満)	/ -200	(ストロ	ーク 10	000 以上	)	
押当て時間(msec)	PT10	100						2	00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15						2	24					
回生オプション	PA02	0000			000	00(回生/	ナプシ	ョン無	し) / 0	002 (LEC	-MR-RB	-032)		
回転方向選択 *4	PA14	0	(+方向	0 ] : 反モ-	-タ側)	(+方向	1 : 反モー	-タ側)	(+方向	0 句: 反モー	·タ側)	(+方向	1 : 反モ-	-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						00	000					

---: 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  $10[\,\mu\,\mathrm{m}/$ 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】

		LEY25/LEYG25			LEY25D/LEYG25D			LEY32/LEYG32			LEY32D/LEYG32D		G32D
シリーズ	リード記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	A	В	С
	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						推步	経値					
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
										]. →π#β	はちょし		ᅺᄼ

: 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。

				LE	Y63		LEY63D				
	リー	ド記号	A	В	С	L	Α	В	С		
シリーズ	リード(フ	゚-リ比含む)	20	10	5	5 (2.86) (プ -リ比 4/7)	20	10	5		
パラメータ *1,*2	パ゚ラメータ No	初期値		•	1	パラメータ推奨	植	•			
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			
					<b>ド</b> 時)						
電子ギア分母 *3	PA07	1	2000	1000	500	2000	2000	1000	500		
E1 (7)74 3	17107					置決めモート					
			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	7 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  $10[\mu\,m/$ 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  $1[\mu m]$ 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】

			LE	Y63	LEY63D			
	リード記号	Α	В	С	L	Α	В	С
シリーズ	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。



				LEY100			LEY100D			
	リー	ド記号	В	D	L	В	D	L		
シリーズ	リード(プ	゚−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	パ゚ラメータ No	初期値								
1回転あたりの 指令入力パルス数 *3	PA05	10000			100	000				
電子ギア分子 *3	PA06	1			983	304				
					(位置制御					
┃   雷子ギア分母 *3	PA07	1	375	125	75	375	125	75		
E1 (7)	17.07	•		1	(位置決め					
			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	00	000(ストローク	1000 未満)/	/ 0001(ストロ	一ク 1000 以_	E)		
原点復帰方法	PT04	0010			□□□3(押	当ての場合)				
原点復帰方向	PT04	0010			1( <del>:</del>	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	-5	000(ストローク	7 1000 未満)	/ -500(ストロ	コーク 1000 以	上)		
押当て時間(msec)	PT10	100			20	00				
押当て式原点復帰	DT11	15			0	4				
トルク制限値(%)	PT11	15			2	4				
回生オプション	PA02	0000	0000(回生	オプション無	し) / 0002(LE	EC-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		0	001(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  $10[\,\mu\,\mathrm{m}/$ 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  $1[\mu m]$ 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】

			LEY100		LEY100D			
シリーズ	リード記号	В	D	L	В	D	L	
	リード(プーリ比含む)	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			推到	<b>奨値</b>			
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0	500	166	100	500	166	100	
						:初期値。	にり変更部分	

ポイントテーブル × 🕶 🔁 開く 💾 名前を付けて保存 👊 読出 🐻 LEY100 B リードの場合は 500 聞コピー 間貼り付け 昼挿入 ➡削除 ★元に戻す ★ やりご ポイントテーブル位置決め運転(絶対値指令方式) プロジェクトケ 目標位置 **減速時定数** 回転速度 加速時定数 ドウェル時間 補助機能 0-65535 0-20000 -999.999-999.999 0-20000 0-20000 0-3,8-11 r/min 0.000 500 0 0.000 0

\*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】

			LES	YH16	LESY	H16D	LESYH25 LESYH25D			/H25D
	リー	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
シリーズ	リード(フ	゚-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							
			(位置制御モード時)							
   電子ギア分母 *3	PA07	1	1000	600	1000	600	2000	1000	1600	800
		•					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 10	000 未満),	/ 0001(スト	- ローク 10	00 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 1	000 未満)	/ -200(ス	トローク 10	000 以上)	
押当て時間(msec)	PT10	100				20	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15				2	4			
回生オプション	PA02	0000		0000	(回生オプ	ション無し	) / 0002 (L	_EC-MR-RB-	032)	
回転方向選択	PA14	0		) (モータ側)	(+方向: 反	l モータ側)	(+方向:反	) (モータ側)	(+方向: 5	1 〒モータ <b>側</b> )
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  $10[\mu\,m/$ 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】

			LESYH16		LESYH16D		YH25	LESYH25D	
シリーズ	リード記号	Α	В	Α	В	Α	В	A	В
	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				推步	<b>延値</b>			
原点復帰の加速時定数(msec) *5	0	500	300	500	300	1000	500	800	400



\*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。

#### 【LET のパラメータ推奨値】

				LET80			LE.	T100				
>.11 <b>-</b> *	リード言	己号	D	L	М	D	L	М	N			
シリーズ	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)			
	フ <sup>°</sup> ーリ.	比	1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15			
パラメータ *1,*2	ハ°ラメータ No	初期値			パラ	メータ推奨	値					
1 回転あたりの	PA05	10000				10000						
指令入力パルス数 *3	PAUS	10000				10000						
電子ギア分子 *3	PA06	1		294912			12	288				
						制御モート	*時)					
電子ギア分母 *3	PA07	1	4875	2925	1625	375 225 125 75						
电子()为异心	17107	'				決めモート	·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				コーク 1000						
E - E - E - E - E - E - E - E - E - E -						ローク 100						
原点復帰方法	PT04	0010				3(押当ての						
原点復帰方向	PT04	0010				1口(モータ						
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	•		000 未満)/ 000 以上)			−ク 1000 未 −ク 1000 以				
押当て時間(msec)	PT10	100				200						
押当て式原点復帰	PT11	15	24	15.4	8.5	24	24	20	12			
トルク制限値(%)				/	1 = 2	1 \ / 2222	<u></u>					
回生オプション	PA02	0000			オプション無 EC-MR-RB-							
回転方向選択	PA14	0				ータ配置 R -タ配置 RI						
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/	ベストフィル	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[ $\mu$ m]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】

LLI ONNI DI I	フル田ワーの加丞	77日710加速时足数07厘天间1								
			LET80			LE	T100			
シリーズ	リード記号	D	L	M	D	L	M	N		
シリース	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。上図の箇所に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】

TELITELITIES OF 177												
			LEFS	25/LEKF	S25	LEF	S32/LEKF	-S32	LEF	S40/LEKF	S40	
シリーズ	リート	ぶ記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В	
	IJ-	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				拊	重奨パラメ	一タ値				
電子ギア分子 *3	PA06	1					32768	3				
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		000	0(ストロ	一ク 1000	未満)/0	001(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( <del>モ</del>	一タ側)				
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	90 150 300 75 113 225 60 90									
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0		-200	0(ストロ	ーク 1000	<b>未満</b> )/·	-200(ストロ	コーク 1000	0 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		0	000(回	<b>生オプショ</b>	ン無し)/(	0002(LEC-	MR-RB-C	32)		
回転方向選択 *4	PA14	0				1(+	方向:反モ	一夕側)				
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  $1[\mu m]$ 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。

#### 【LEF のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

		LEFS	25/LEKF	S25	LEFS3	2/LEKF	S32	LEFS	S40/LEKF	S40
シリーズ	リード記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В
	リード	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 ポイントテーブル × ■ 軸1 LEFS25 H リードの場合は 1000 ポイントテーブル位置決め運転(絶対値指令方式) 一括書込(L) プロジェクト/ 目標位置 回転速度 加速時定数 成速時定数 ドウェル時間 補助機能 -999,999-999,999 0-65535 0-20000 0-3,8-11 0-20000 0-20000 No. mm 0.000 1000 0.000 0

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U				
シリーズ	リード	記号			;	S		·				
	IJ-	ード			5	54						
パラメータ *1,*2	パラメータ No	初期値			推奨パラ	ラメータ値						
電子ギア分子 *3	PA06	1			32	768						
電子ギア分母 *3	PA07	1			67	<b>'50</b>						
送り長倍率(STM)(倍)	PA05	0000	00	000(ストローク	7 1000 未満)	/ 0001(ストロ-	ーク 1000 以_	L)				
原点復帰方法	PC02	0000			□□□3(押	当ての場合)						
原点復帰方向	PC03	0001			<u> </u>	(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	-30	-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			20	00						
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PC10	15			2	.4						
回生オプション	PA02	0000		0000(回生才	プション無し)	/ 0002(LEC-I	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	00	02		00	00					
★サーボモータに対する 負荷慣性モーメント比	PB06	7			5	60						
★機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500	40	00	4500							
★ノッチ形状選択 1	PB14	0000	00	30	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】

		LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U
シリーズ	リード記号				S		
	リード			ļ	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) <b>*4</b>	0		_	2	700		

: 初期値より変更部分





#### 【LEJ のパラメータ推奨値】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63	
シリーズ	-	ード  号	Н	Α	В	Н	Α	В	-	Г	
	IJ-	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					パラメーク	<b>対推奨値</b>			
電子ギア分子 *3	PA06	1					327	68			
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		00	00(ストロ	一ク 100	0 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					] [ ] [ ]	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		-20	000(ストロ	I一ク 100	00 未満)	/ -200(ス	トローク 1000 以	上)	
押当て時間(msec)	PC09	100					20	0			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PC10	15					24	4			
回生オプション	PA02	0000	0000	)(回生才)	プション角	表し) / 00	02(LEC-	MR-RB-	032) / 0003(LEC	-MR-RB-12)	
回転方向選択	PA14	0		(-	- +方向:反	  モ <b>ー</b> タ側	IJ)			) (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 <b>50</b>							50	
★機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500			45	00			400	4500	
★ノッチ形状選択 1	PB14	0000			00	00		·	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。

# 【LEJ のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

			LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63
シリーズ	リード記号	Н	Α	В	Н	Α	В	-	Γ
	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	受値		
原点復帰の加速時定数(msec) <b>*4</b>	0	1200	800	400	1500	1000	500	1350	2100
	•		•						しい本事がハ

----:初期値より変更部分



				LEJS100						
シリーズ		Jード 記号	Н	А	В					
	I,	ノード	50	25	10					
パラメ―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 1	000 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	<b>†</b> )					
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 -7000(ストローク 1000 未満) / -700(ストローク 1000 以							
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0	-7000(ストローク 1	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		ンョン無し) / 0002(LEC 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『LECSC2-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】

			LEJS100	
シリーズ	リード記号	Н	Α	В
	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





#### 【LEY のパラメータ推奨値】

1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1			LEY	25/LEY	′G25	LEY2	5D/ LE	YG25D	LEY	/32/LEY	'G32	LEY32	D/ LE	/G32D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ	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						32	768					
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)	/ 00010	(ストロ-	ーク 100	00 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						20	00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PC10	15						2	4					
回生オプション	PA02	0000			0000	(回生:	オプシ≡	シ無し	/ 000	2(LEC-	MR-RE	3-032)		
回転方向選択 *4	PA14	0	(+方向	0 句∶反モ−	-タ側)	(+方	1 句: 反モ-	-タ側)	(+方[	0 句∶反モ−	-タ側)	(+方向	1 旬: 反モ-	-タ側)
アダプティブチューニングモード	PB01	0000						00	00					
サーボモータに対する	PB06	7							7					
負荷慣性モーメント比	FB00	/	,											
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500						45	00					
ノッチ形状選択 1	PB14	0000						00	00					

: 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】

		LEY	25/LEY	G25	LEY2	5D/LEY	G25D	LEY	32/LEY	G32	LEY32	'G32D	
シリーズ	リード記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	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						推步	延値					
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



				LE`	Y63			LEY63D	
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	L	Α	В	С
	リード(プ	-リ比含む)	20	10	5	5(2.86) (プーリ比 4/7)	20	10	5
パラメ <b>ー</b> 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	コーク 1000 :	(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							
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	90	180	90	180	360		
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0		-4000(スト	ローク 1000	未満) / -40	0(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	<b>主オプション</b> :	無し) / 0002	2(LEC-MR-F	RB-032) / 0	003(LEC-MF	R-RB-12)
回転方向選択 *4	PA14	0		0(+方向:/	マモータ側)		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[ $\mu$ m]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】

			LE	Y63		LEY63D			
シリーズ	リード記号	Α	В	С	L	Α	В	С	
29-2	リード(プーリ比含む)	20	10	5	5(2.86) (プーリヒヒ 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





				LEY100		LEY100D				
シリーズ		)  - 記号	В	D		В	D	٦		
	リード(ブ	ーリ比含む)	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―タ *1,*2	ハ <sup>°</sup> 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			49	9152				
電子ギア分母 *3	PA07	1	1875	625	375	1875	625	375		
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	<b>à</b> )			
原点復帰方向	PC03	0001			1_	(モータ側)				
原点復帰速度(rpm)	PC04	500	180         545         900         180         545         900							
原点復帰位置データ(μm)	PC07	0		-5000(ストロ	ーク 1000 未満	/ -500(ス	トローク 1000 ド	迁		
押当て時間(msec)	PC09	100			2	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-0	32) / 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 *5	PB01	0000			0	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 *5	PB13	4500			4	500				
ノッチ形状選択 1*4	PB14	0000			0	000				
ローパスフィルタ設定*5	PB18	3141			3	141				
ローパスフィルタ選択*5	PB23	0000	0 0000							

: 初期値より変更部分

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(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: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『LECSC2-T 取扱説明書 9 章』を参照してください。

#### 【LEY のポイントテーブル番号 1 の加速時定数の推奨値】

			LEY100			LEY100D	
シリーズ	リード記号	В	D	L	В	D	L
	リード(プーリ比含む)	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	廷値		
原点復帰の加速時定数(msec) *6	0	500	166	100	500	166	100

ポイントテーブル × ボイントテーブル → 門名前を付けて保存 LEY100 B リードの場合は 500 『唱貼り付け **書挿入 ➡削除 ★元に戻す ★1**やり ポイントテーブル位置決め運転(絶対値指令方式) 選択項目書込(I) 一括書込(L) プロジェクト/ 減速時定数 目標位置 回転速度 加速時定数 ドウェル時間 補助機能 -999.999-999.999 0-65535 0-20000 0-20000 0-20000 No. r/min 0.000 500 0



#### 【LESYH のパラメータ推奨値】

			LES'	YH16	LESY	Ή16D	LES'	YH25	LESY	H25D
	リー	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
シリーズ							16(20)	8(10)		
	リード(フ <sup>°</sup>	-リ比含む)	10	6	10	6	(プーリ比	(プーリ比	16	8
							5/4)	5/4)		
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				32	768			
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	コーク 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				<b></b> 1-0	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( $\mu$ m)	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				2	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15				2	4			
回生オプション	PA02	0000		00	00(回生オブ	プション無し)	/ 0002(LEC	-MR-RB-0	32)	
回転方向選択*4	PA14	0	(	)		1	(	)	-	
回私力问选水平	FAIT	0	(+方向:反	モータ側)	(+方向:反	モータ側)	(+方向:反	モータ側)	(+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	PB06	7					7			
荷慣性モーメント比	1 000	,					,			
機械共振抑制フィルタ1	PB13	4500				45	00			
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[ $\mu$ m]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】

		LES'	YH16	LESY	H16D	LESYH	25R/LN	LESY	H25D
シリーズ	リード記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
	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				推到	延値			
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



#### 【LET のパラメータ推奨値】

			LET80 LET100								
2.11 7	リード言	号	D	L	М	D	L	М	N		
シリーズ	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)		
	フ <sup>°</sup> 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 1	000 以上)			
原点復帰方法	PC02	0000			□□□3( <del>j</del>	甲当ての場	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) / -25000(ストローク 1000 未満) -2500(ストローク 1000 以上) -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			トプション無し C-MR-RB-12	•		•			
回転方向選択	PA14	0				夕配置 RL,I 可配置 RR,F					
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】

_			LET80		LET100				
シリーズ	リード記号	D	L	М	D	L	М	N	
シリース	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) <b>*5</b>	0	2167	1300	722	4000	2400	1333	800	
								<del>1</del> π#□/± ∟ ι	

: 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。

# 第4章 LECSS-T

#### 【LEF/LEKFS のパラメータ推奨値】

<u></u>		-									
<b>.</b>				FS25T6 KFS25T		_	EFS32T7 EKFS32T7		/	LEFS40T8 LEKFS40T	
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В
	IJ.	ード	20 12 6 24 16 8 30 20 10								
パラメータ *1,*2	ハ゜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 (I	_EC-MR-RI	B-032)	
回転方向選択	PA14	0				1(+方	向:反モ	一タ側	)		
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								

				25 (L, R 325 (L,			32 (L, R) S32 (L, R			S40 (L, R) T8 FS40 (L, R) T8		
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В	
	IJ-	リード		20 12 6 24 16 8 30 20 10								
パラメータ *1,*2	ハ゜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		000	0(回生:	オプショ	ン無し)/	0002 (I	LEC-MR-RI	B-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									

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U			
\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \			T6	T6	T7	T7	Т8	Т8			
シリーズ	リー	ド記号			,	S					
	IJ.	ード			5	4					
パラメータ *1,*2	ハ゜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	(	000(回生才	プション無し	)/ 0002(LE	C-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



<sup>\*1:</sup>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。

<sup>\*2:</sup>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。

# 【LEJ のパラメータ推奨値】

				LEJS40T6	ĵ		LEJS63T7	7	LEJB40T6	LEJB63T7
シリーズ	•	- ド  号	Н	A	В	Н	Α	В		T
	IJ-	ード	24	16	8	30	20	10	27	42
パラメータ *1,*2	ハ゜ラメータ No	初期値								
回生オプション	PA02	0000		000	0(回生		ョン無し) 003(LEC		2 (LEC-MR-RB-0; 12)	32) /
回転方向選択	PA14	0		(+)	方向:反	l モータ(	則)		(+方向:.	0 反モ <b>ー</b> 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 <b>0001 (ロバストフィルタ有効</b> )						トフィルタ有効)	

			LEJS100T9					
シリーズ	リ- 記	- ド 号	Н	В				
	IJ-	ード	50	25	10			
パラメータ *1,*2	ハ゜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	0002	生オプション (LEC-MR-RB-( 3 (LEC-MR-RI	)32) /			
回転方向選択	PA14	0	(+方	1 向:反モータ	又侧)			
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(□	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

<sup>\*1:</sup>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。

<sup>\*2:</sup> 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。

# 【LEY のパラメータ推奨値】

			_	LEY25T0 LEYG25		_	EY25DT _EYG25[	-	LEY32T7 /LEYG32T7			LEY32DT7 / LEYG32DT7		
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ.	ード	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	ハ゜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 モータ(			1 +方向: モータ(			0 (+方向: モータ(		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						00	00					

				LEY	63T8	LEY63DT8				
シリーズ	リード記号		Α	В	С	L	Α	В	С	
	•	ード 比含む)	20	10	5	5 (2. 86) (7°-以比 4/7)	20	10	5	
パラメータ *1,*2	ハ゜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 ([	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 <b>1</b> (+方向:反モータ側) <b>(+方向:反モータ</b> (						
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				

				LEY100T9		LEY100DT9				
シリーズ	リード記号 リード (プーリ比含む)		В	D	L	В	D	L		
			• •		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	ハ゜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 l	-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。

# 【LESYH のパラメータ推奨値】

L												
	LESYH16		LESY	H16D	LESYH25		LESYH25D					
>	リード記 <del>号</del>		Α	В	Α	В	Α	В	Α	В		
シリーズ	リ <i>ー</i> (プーリヒ	-ド t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	パ゚ラメータ 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	( +方向:反	) (モータ側)	(+方向:反	l モータ側)	<b>ータ側)</b> (+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				00	00					

: 初期値より変更パラメータ

<sup>\*1:</sup>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。

<sup>\*2:</sup>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。

<sup>\*3:</sup>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】

			LET80 LET100						
シリーズ	リード記	号	D	L	М	D	L	М	N
99-2	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 <sup>°</sup> ーリ上	Ł	1/3	1/5	1/9	1/3	1/5	1/9	1/15
パラメータ *1,*2	ハ°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			オプション無 EC-MR-RB-		-	•	
回転方向選択	PA14	0				<b>一タ配置 R</b> −タ配置 RI	•		
★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		C	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

<sup>\*1:</sup>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。

<sup>\*2:</sup>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。

# 第5章 LECSN-T

#### 【LEF/LEKFS のパラメータ推奨値】

			LEFS	25/LEKFS2	25	LEFS	32/LEKFS	332	LE	FS40/LEKFS	340
シリーズ	リー	ド記号	Н	A	В	Н	A	В	Н	A	В
	IJ	ード	20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	ハ゜ラメータ No	初期値				パラ	メータ推	<b>É</b> 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)/ 000	01(スト	ローク 10	00 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		000	0(回生:	オプション	無し)/	0002 (LE	C-MR-RB-	032)	
回転方向選択 *4	PA14	0				1(+方[	句: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				

- \*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。



- ●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。

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U			
シリーズ	リー	ド記号				S		· ·			
	IJ-	- F			į	54					
パラメータ *1,*2	ハ゜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			419	4304					
電子ギア分母 *3	PA07	1			54	.000					
指令モード選択 *3	PT01	0300			0(	000					
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			
原点復帰速度(rpm)	PT05	100			;	33					
押当て時間(msec)	PT10	100			2	.00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15			8	B4					
原点復帰加速時定数 (msec)	PT56	0			2	700					
回生オプション	PA02	0000		0000(回生	オプション無 l	رر)/ 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			Į.	50					
★機能選択 E-3	PE41	0000		(	0001 (ロバス)	トフィルタ有効	<b>ታ</b> )				

★: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[ $\mu$ 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。



- ●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]までが可動範囲の目安です。

# 【LEJ のパラメータ推奨値】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63	
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	-	Γ	
	リー	ード	24	16	8	30	20	10	27	42	
パラメータ *1,*2	ハ゜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					4194	1304			
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					00	00			
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					20	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15					8	4			
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)/	<sup>7</sup> 0002 (LE	C-MR-RB-	-032) / 0003 (LEC-N	IR-RB-12)	
回転方向選択	PA14	0	1 0 (+方向: 反モータ側) (+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							0	
★機能選択 E-3	PE41	0000			00	00			0001 (ロバスト	・フィルタ有効)	

★: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[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。



- ●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。

				LEJS100					
シリーズ	リー	ド記号	Н	A	В				
	IJ	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						
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 0003 (LEC-MR-RB-12)	C-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	000	)1 (ロパストフィルタ有	<u></u> 効)				

- \*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。



- ●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]までが可動範囲の目安です。

#### 【LEY のパラメータ推奨値】

			LE	/25/LEY	G25	LEY2	25D/LEY	G25D	LEY32/LEYG32		LEY3	2D/LEY	G32D	
シリーズ	リー	ド記号	A	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ.	ード	12	6	3	12	6	3	20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	ハ°ラメータ No	初期値					1	パラメー	タ推奨	値				
電子ギア分子 *3	PA06	1						419	4304					
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						00	000					
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000		(	0000(ス	トロー	7 1000	未満)	/ 0001	(ストロ	コーク 10	00 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						2	00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15						8	4					
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	(回生才	トプショ	ン無し	.) / 00	02 (LEC	-MR-RB-	032)		
回転方向選択 *4	PA14	0	(+方向	0 ] : 反モ-	-タ側)	(+方向	1 ] : 反モー	-タ側)	(+方[	0 句:反モ	ータ側)	(+方向	1 : 反モ-	-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											

- \*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。



- ●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。

				LE)	/63			LEY63D	
	リー	ド記号	Α	В	С	L	Α	В	С
シリーズ	リード(フ	゚−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	パ゚ラメータ No	初期値			パ	ラメータ推奨	植		
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	コーク 1000 き	未満)/ 0001	(ストローク	1000 以上)	
原点復帰方式 *5	PT45	37		<u> </u>	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:/	マモータ側)		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[ $\mu$ m]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。

<u></u> 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]までが可動範囲の目安です。

			LEY100 LEY100D								
<b>.</b> →	リート	ド記号	В	D	L	В	D	L			
シリーズ	リード(プ	-川比含む)	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	パ゚ラメータ 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			00	00					
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			20	00					
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15			8	4					
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(LI	C-MR-RB-03	2) / 0003 (LEC-	MR-RB-12)			
回転方向選択 *5	PA14	0	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	勃)				

- \*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。



- ●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】

			LES	/H16	LESY	H16D	LESYH25		LESY	H25D
	リー	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
シリーズ	リード(プ	°-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				419	4304			
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				00	100			
送り長倍率(STM) (倍)	PT03	0000		0000(ス	トローク 1	000 未満),	/ 0001(ス	トローク 10	00 以上)	
原点復帰方式 *5	PT45	37	Ÿ	36	-	4	Ť	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				20	00			
押当て式原点復帰 トルク制限値(%)	PT11	15				8	4			
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 (I	_EC-MR-RB-	032)	
回転方向選択	PA14	0	`	) (モータ側)	(+方向: 5	1 {モータ側)	(+方向:反	) (モータ側)	(+方向:5	1 {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		•	•	00	000			•

- \*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(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。



- ●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(Omm)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】

				LET80			LE.	T100				
シリーズ	リード	記号	D	L	М	D	L	М	N			
29-2	リード(プーリ	川比含む)	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	18) 240(26.7) 240(1/5 減速比 1/9 減速比 1/9 減速比 1/9 減速比 1/9 減速比 196608 0 1250 75(0 1250 75(0 1250 1250 1250 1250 1250 1250 1250 125				
パラメータ *1,*2	パ <sup>°</sup> ラメータ No	初期値		:	/\footnote{\chi_{\chi}}	ラメータ推奨	値					
電子ギア分子 *3	PA06	1		4718592			19	6608				
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	コーク 1000 <i>ラ</i>	<b>卡満)/ 000</b> 1	(ストローク	1000 以上)				
原点復帰方式 *4	PT45	37	-36:モータ配置 RR,FR									
原点復帰速度(rpm)	PT05	100										
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	38 68 11				
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			0002(L 0003(L	生オプション EC-MR-RB EC-MR-RE LEC-MR-R	-032) / 3-12) /					
回転方向選択	PA14	0				=一夕配置 F タ配置 RI						
オートチューニング 応答性 *5	PA09	16	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(口	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[μm]の場合です。

**/!**\ 注意

- \*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。 応答性を高くしすぎますと発振が生じることがあります。
  - ●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】

	III 2										
			L	EFS25		-	_EFS32			LEFS40	
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В
	IJ ·	イ	20	20 12 6 24 16 8 30 20							10
パラメータ *1,*2	パラメータ <b>No</b>	初期値				推	受パラメ <sup>、</sup>	ータ値			
回転方向	Pn000	0000				(+方	<b>0001</b> 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	37	1500	1000	500	1875	1250	625

			LEF	S25(L,F	₹)	LE	FS32(L,R)	)	L	EFS40(L,F	2)
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	Н	Α	В
	IJ.	イイ	20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パ ラメータ <b>No</b>	初期値				推	奨パラメ	ータ値			
回転方向	Pn000	0000				(+方	<b>0000</b> 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	37!	1500	1000	500	1875	1250	625

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U		
シリーズ	リー	ド記号			(	S				
	y.	ード			5	4				
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)	<b>0000</b> (+方向:反 モータ側)		
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401		14	01		23	01		
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536							
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1			33	75				

- \*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】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63
シリーズ	リート	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	-	Γ
	IJ <b>-</b>	ード	24	16	8	30	20	10	27	42
パラメータ *1,*2	パラメータ <b>No</b>	初期値				,	ペラメー	タ推奨値	1	
回転方向	Pn000	0000		(+	<b>00</b> 方向:反	01 ミモータ(	則)			<b>000</b> [モータ側]
回転方向調整レス関連スイッチ	Pn000 Pn170	0000		(+			<b>則)</b> 14	01		
				(+	方向:反			01		

: 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】

			LEY:	25/ LE\	/G25	LEY25	D/ LEY	G25D	LEY	32/LEY	G32	LEY32	D/ LEY	′G32D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ	ード	12 6 3 12 6						20	10	5	16	8	4
パラメータ *1,*2	ハ° ラメータ No	初期値					パ	ラメー	タ推奨	値				
回転方向 *4	Pn000	0000		<b>0000</b> +方向: モータ			<b>0001</b> +方向: モータ(		,	<b>0000</b> +方向: モータ俳	刊)		<b>0001</b> +方向: モータ(	
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401						14	01					
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65	536	131072	65	536	131072	65	536	131072		65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	375	750	375	375	1250	625	625	1000	500	250

				LE)	<b>/63</b>			LEY63D	
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	L	Α	В	С
	リード(フ	゚-リ比含む)	20	10	20	10 5			
パラメータ *1,*2	ハ° ラメータ <b>No</b>	初期値			パ	ラメータ推奨	其値		
回転方向 *4	Pn000	0000		<b>00</b> (+方向: 反	<b>00</b> モータ側)		(+方	<b>0001</b> 向 : 反モー	タ側)
調整、一門ナー・イ	D 170	1401	<u> </u>						
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401				1 101			
調整レス関連スイッナ 電子ギヤ比(分子) *3	Pn170 Pn20E	4							131072

- \*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】

			LES	/H16	LESY	Ή16D	LES'	YH25	LESY	H25D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
	IJ ·	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			<b>か</b>	パラメー	タ推奨	値		
回転方向 *4	Pn000	0000	00 (+方 反モ 側	向: 一タ	(+方	001 向: ータ側)	(+方 反モ		00 (+方 反モ 側	向:
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401				14	1401			
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	658	536	65	536	65	536	658	536
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 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】

LLI リンパラグ 予証実施】						
				LET80		
シリーズ	リード	記号	D	L	М	
50-X	リード(プー	ur やキハ	130(43.3)	130(26)	130(14.4)	
	)—r() -	7氏36)	(プーリ比 1/3)	(プーリ比 1/5)	(プーリ比 1/9)	
パラメータ *1,*2	パ <sup>°</sup> 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				
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】

			L	EFS25			_EFS32			LEFS40	
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	H	Α	В
	IJ ·	ユ	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	受パラメ <sup>、</sup>	ータ値			
回転方向	Pn000	0000				(+方	<b>0001</b> 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	37!	1500	1000	500	1875	1250	625

			LEF	S25(L,F	₹)	LE	FS32(L,R)	)	L	EFS40(L,R	!)
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Η	Α	В	Н	Α	В
	IJ.	イ	20	12	6	24	16	8	30	20	10
パラメータ *1,*2	パ ラメータ <b>No</b>	初期値				推	奨パラメ	ータ値			
回転方向	Pn000	0000				(+方	<b>0000</b> 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	i			
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	750	37	1500	1000	500	1875	1250	625

			LEFB25	LEFB25U	LEFB32	LEFB32U	LEFB40	LEFB40U	
シリーズ	リー	ド記号			(	S			
	IJ~	ード			5	i4			
パラメータ <b>*1,*2</b>	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		14	01		23	01	
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65536						
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1			33	375			

- \*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】

				LEJS40			LEJS63		LEJB40	LEJB63
シリーズ	リー	ド記号	Н	Α	В	Н	Α	В	-	Т
	IJ <b>-</b>	ード	24	16	8	30	20	10	27	42
パラメータ *1,*2	パ <sup>°</sup> ラメータ <b>No</b>	初期値				,	ペラメー	タ推奨値	<u>i</u>	
回転方向	Pn000	0000		(+	<b>00</b> 方向:反		則)			<b>000</b> デモータ側)
回転方向調整レス関連スイッチ	Pn000 Pn170	0000		(+			<b>則)</b>	01		
				(+	方向:反			01		

: 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】

			LEY	25/ LEY	′G25	LEY25	D/ LEY	G25D	LEY	32/LEY	G32	LEY32	D/ LEY	′G32D
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С	Α	В	С
	IJ	ード	12 6 3 12 6 3 20 10 5							5	16	8	4	
パラメータ *1,*2	ハ° ラメータ <b>No</b>	初期値					パ	ラメー	タ推奨	値				
回転方向 *4	Pn000	0000		<b>0000</b> +方向: モータ			<b>0001</b> +方向: モータ(		,	<b>0000</b> +方向: モータ(	(I)		<b>0001</b> +方向: モータ	
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401						14	01					
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	65	536	131072	65	536	131072	65	536	131072		65536	
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	375	750	375	375	1250	625	625	1000	500	250

				LE)	<b>/63</b>			LEY63D	
シリーズ	リー	ド記号	Α	В	С	L	Α	В	С
	リード(プ	-リ比含む)	5(0.00)						
パラメータ <b>*1,*2</b>	ハ゜ラメータ No	初期値			パ	ラメータ推奨	植		
回転方向 *4	Pn000	0000			<b>00</b> モータ側)		(+方	<b>0001</b> 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						131072
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	1250	625	625	625	1250	625	625

- \*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】

			LES	/H16	LESY	H16D	LES'	YH25	LESY	H25D
シリーズ	IJ <i>-</i>	ド記号	Α	В	Α	В	Α	В	Α	В
	<u>у</u> .	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			)*	ペラメー	タ推奨	値		
回転方向 *4	Pn000	0000	00 (+方 反モー	向:	(+方	01 向: −夕側)	(+方	<b>00</b> 向: -タ側)	00 (+方 反モー	向:
調整レス関連スイッチ	Pn170	1401				140				
電子ギヤ比(分子) *3	Pn20E	4	655	536	65	536	65	536	658	536
電子ギヤ比(分母) *3	Pn210	1	750	375	750	375	1250	625	1000	500

- \*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(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】

			LET80		
シリーズ	リード記号		D	L	М
	リード(プーリ比含む)		130(43.3)	130(26)	130(14.4)
			(プーリ比 1/3)	(プーリ比 1/5)	(プーリ比 1/9)
パラメータ *1,*2	パ <sup>°</sup> 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		
電子ギア分子 *3	Pn20E	4	589824		
電子ギア分母 *3	Pn210	1	24375	14625	8125

- \*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。

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 東京都干代田区外神田 4-14-1 秋葉原 UDX 15F **50120-837-838** 

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】

② 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。③ 2011-2023 SMC Corporation All Rights Reserved

