

## LECSA アクチュエータ別のパラメータ推奨値

LECSA のアクチュエータ別のパラメータ推奨値です。


(セットアップソフトウェア (MR Configurator2™) : 品番 LEC-MRC2 用になります。)

各パラメータ推奨値は、『位置制御モード (パルス)』及び『ストローク 1000 未満』の条件で作成しております。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、『LECSA 取扱説明書 4 章』を参照してください。

## 【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	
	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)または左側折返し(LEFS\*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	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
	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											

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