

LECSB アクチュエータ別のパラメータ推奨値

LECSB 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、『LECSB 取扱説明書 5 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	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	0	0								
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768								
電子ギア分母 *3	PA07	1	250	150	75	300	200	100	375	250	125
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB032)								
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								

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	0	0					
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768					
電子ギア分母 *3	PA07	1	675					
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し)/ 0002(LEC-MR-RB032)					
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: 1 パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μ m/パルス]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。

【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	0	0							
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768						65536	32768
電子ギア分母 *3	PA07	1	300	200	100	375	250	125	675	525
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 パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μ m/パルス]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	0	0													
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768		65536		32768		65536		32768		65536		32768	
電子ギア分母 *3	PA07	1	150	75	75	150	75	75	250	125	125	200	100	50		
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB032)													
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)				
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													

シリーズ			LEY63				LEY63D		
	リード記号		A	B	C	L	A	B	C
	リード(フーリ比含む)		20	10	5	5(2.86) (フーリ比 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	0	0						
電子ギア分子 *3	PA06	1	32768		65536	114688	32768		65536
電子ギア分母 *3	PA07	1	250	125	125	125	250	125	125
回生オプション	PA02	0000	0000(回生オプション無し) / 0002(LEC-MR-RB032) / 0003(LEC-MR-RB12)						
回転方向選択	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						

*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 パルスあたりのアクチュエータの移動量が 10[μ m/パルス]の場合です。

初期値より変更パラメータ