

## LECS ACアクチュエータ別のパラメータ推奨値

LECS AC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、『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、『LECS 取扱説明書 6 章』を参照してください。

## 【LEF のパラメータ推奨値】

シリーズ	リード記号		LEFS25			LEFS32			LEFS40		
			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								
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 (μ m)	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	30								
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[μ m] 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					
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	66					
原点復帰位置データ(μ m)	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	30					
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[μ m]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							
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(μ m)	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	30							
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: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μ m] 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											
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	50	100	200	50	100	200	30	60	120	38	75	150
原点復帰位置データ(μ m)	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	30											
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)		
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(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						
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	30	60	120	210	30	60	120
原点復帰位置データ(μ m)	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	30						
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	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: アクチュエータの移動時の最小単位が 1[μ m] の場合です。