

LECSS アクチュエータ別のパラメータ推奨値

LECSS 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、『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、『LECSS 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								
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 *3	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					
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。貴社の使用方法にあわせ変更願います。

*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(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。

※LECSS 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			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	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。

*3: 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。

※LECSS 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			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		20	10	5	2.86	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-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						

☐ : 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。

※LECSS 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。