

リニアアクチュエータ用ドライバ
ラインドライバタイプ
L A D - 0 1 D - 0 1 2
取扱説明書

シチズン千葉精密 株式会社

T E L 0 4 7 - 4 5 8 - 7 9 3 5

- ◎このたびは、シチズン千葉精密リニアアクチュエータドライバL A D - 0 1 D - 0 1 2をお買い求めいただきまして、まことにありがとうございました。
- ◎ご使用前に必ずこの説明書をご熟読され、正しくご使用いただき、末永くご愛用下さるようお願いいたします。
- ◎この説明書は後々のために大切に保存して下さい。
- ◎この説明書は内容改善のために変更することがあります。

安全上のご注意

据え付け・運転・保守・点検の前に必ずこの説明書とその他の付属書類をすべて熟読し正しくご使用ください。機器の知識、安全の情報そして注意事項のすべてに習熟してからご使用ください。

この取扱説明書では、安全注意事項のランクを『危険』『注意』として区分してあります。



危険

取り扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合



注意

取り扱いを誤った場合に、危険な状況が起こりえて、中程度の傷害や軽傷を受ける可能性が想定される場合
および物的損害のみの発生が想定される場合

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。

この説明書で使用されている禁止、強制の絵表示の説明を次に示します。



禁止(してはいけないこと)を示します。



強制(必ずしなければならないこと)を示します。

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保管してください。



危険

☆感電、およびけがの恐れがありますので次のことを必ず守ってください。

1. ドライバ内部には絶対に手を触れないでください。
感電の恐れがあります。
2. ドライバのアース端子は必ず接地してください。
感電の恐れがあります。
3. 移動・配線・保守・点検は電源を遮断して基板上の
LEDが完全に消えたことを確認後行ってください。
感電の恐れがあります。
4. ケーブルは傷つけたり、無理なストレスをかけたり、
重いものをのせたり、はさみ込んだりしないでくだ
さい。
感電の恐れがあります。
5. 運転中、アクチュエータのロッドには触れないよう
にしてください。
けがの恐れがあります。



注意

1. アクチュエータとドライバは指定された組合せで使用
してください。
火災の恐れがあります。
2. 水のかかる場所・腐食性ガスの雰囲気・引火性ガスの
雰囲気・可燃物のそばでは絶対に使用しないでくだ
さい。
火災の恐れがあります。
3. ドライバ・アクチュエータ・周辺機器は温度が高くなり
ますので触れないでください。
やけどの恐れがあります。
4. 通電中や電源遮断後しばらくの間は、ドライバの放熱
器・アクチュエータなどが熱くなっている場合があり
ますので触れないでください。
やけどの恐れがあります。

2. 保管



-
1. 雨や水滴のかかる場所・有害なガスや液体のある場所では保管しないでください。



-
1. 日光の直接当たらない場所や、決められた温湿度範囲で保管してください。
 2. 保管が長期にわたった場合は、本書記載の問い合わせ先までご連絡ください。

3. 運搬



-
1. 運搬時は、ケーブルやアクチュエータのロッドを持たないでください。
けがの恐れがあります。



-
1. 製品の過積載は荷崩れの原因となりますので表示にしたがってください。

4. 据え付け



注意

1. 上にのぼったり、重いものをのせたりしないでください。
けがの恐れがあります。
2. 吸排気口をふさいだり、異物が入らないようにしてください。
火災の恐れがあります。
3. 指定された取り付け方向は必ずお守りください。
火災の恐れがあります。
4. 本体と制御盤の内面または、その他の機器との間隔は規定の距離を保ってください。
火災の恐れがあります。
5. 強い衝撃を与えないでください。
異常動作によるけがの恐れがあります。
6. 出力または、本体重量に見合った適切な取り付けを行ってください。
けがの恐れがあります。
7. 金属などの不燃物に取り付けてください。
火災の恐れがあります。

5. 配線



注意

1. 配線は正しく確実に行ってください。
感電・けが・火災の恐れがあります。

6. 操作・運転



注意

1. 電源仕様が正常であることを確認してください。
感電・けが・火災の恐れがあります。
2. 試運転はアクチュエータを固定し、機械系と切り離れた状態で動作確認後、機械に取り付けてください。
けがの恐れがあります。
3. 極端な調整変更は動作が不安定になりますので決して行わないでください。
けがの恐れがあります。
4. アラーム発生時は原因を取り除き、安全を確保してからアラームリセット後再起動してください。
けがの恐れがあります。
5. 瞬停復電後、突然再始動する可能性がありますので機械に近寄らないでください。(再始動しても人に対する安全性を確保するよう機械の設計を行ってください。)
けがの恐れがあります。



強制

1. 即時に運転を停止し、電源を遮断できるように外部に非常停止回路を設置してください。

7. 保守・点検



注意

1. 電源ラインのコンデンサは、劣化により容量が低下します。故障による二次災害を防止するため5年程度で交換されることを推奨します。
故障の原因となります。



禁止

1. 分解修理は行わないでください。

8. 廃棄



注意

-
1. ドライバを廃棄する場合は産業廃棄物として処理してください。

目 次

■安全上のご注意	1	8. 機能	20
1. 全般	2	8-1. CN3	20
2. 保管	3	8-1-1. 入出力詳細	20
3. 運搬	3	8-1-2. 入出力回路	21
4. 据え付け	4	8-1-3. 指令パルス入力回路接続例	21
5. 配線	4	8-1-4. 入出カインターフェース	22
6. 操作・運転	5	8-2. 保護機能	25
7. 保守・点検	5	8-2-1. 保護機能詳細	25
8. 廃棄	6	8-2-2. アラームLED点滅表示	25
■目次	7	8-3. LED表示	26
1. はじめに	8	8-4. チェック端子	26
1-1. 標準付属品	8	8-5. 原点出し機能	26
1-2. 特徴	8	9. パラメータ設定	27
2. 外観と各部の名称	9	9-1. システム要件	27
3. 一般的な接続構成	10	9-2. パラメータ設定ソフト	27
4. 注意事項	11	9-3. パラメータ設定項目	28
4-1. 使用上の注意事項	11	9-3-1. 基本設定	28
4-2. 保管上の注意事項	11	9-3-2. ゲイン設定1	28
4-3. 運搬上の注意事項	11	9-3-3. ゲイン設定2	29
4-4. 据え付け上の注意事項	12	9-3-4. 指令値関連	29
4-5. 保守・点検上の注意	12	9-3-5. 原点出し関連	29
5. 据え付け	12	9-3-6. リミットセンサ関連	30
5-1. 取付け方向と間隔	12	10. 運転	30
5-2. 異物の混入	13	10-1. 運転前の点検	30
5-3. ケーブルストレス	13	10-2. 試運転	30
6. オプションケーブルについて	14	11. 仕様	31
7. 配線	16	12. 外形寸法図	32
7-1. 接続図	16	13. 保証範囲	32
7-2. 配線上の注意	17	14. 変更履歴	33
7-2-1. コネクタCN1の配線	17		
7-2-2. コネクタCN2の配線	17		
7-2-3. コネクタCN4の配線	17		
7-2-4. コネクタCN3の配線	18		
7-2-5. コネクタCN5の配線	19		

1. はじめに

このたびはシチズン千葉精密 L A D - 0 1 D - 0 1 2 をお買い求めいただきまして、まことにありがとうございます。本製品は小型ながら多くの機能を備えており、それらを効果的に活用していただくためにも、ご使用になる前には必ず取扱説明書（本書）をお読みください。取扱説明書は使用上ご不明な点があったときに必要となりますので必ず保管ください。

1-1. 標準付属品

L A D - 0 1 D - 0 1 2 には下記に示すものが梱包されています。まず、最初にこれら全てが含まれていることを確認してください。不足しているものや、損傷のあるものが含まれている場合は本書記載の問い合わせ先までご連絡ください。

No	付属品	型式	メーカー	数量
1	CN1 用コネクタハウジング	VHR-3N	日本圧着端子製造	1
2	CN2 用コネクタハウジング	H4P-SHF-AA	日本圧着端子製造	1
3	CN3 用コネクタ	10136-3000PE	住友3M	1
4	CN3 用コネクタカバー	10336-52F0-008	住友3M	1
5	CN4 用コネクタハウジング	DF1B-24DS-2.5RS	ヒロセ電機	1
6	CN5 用コネクタハウジング	H3P-SHF-AA	日本圧着端子製造	1
7	CN1 用コンタクトピン	BVH-21T-P1.1	日本圧着端子製造	3
8	CN2.5 用コンタクトピン	BHF-001T-0.8BS	日本圧着端子製造	7
9	CN4 用コンタクトピン	DF1B-2428SC	ヒロセ電機	24

1-2. 特徴

本製品は当社製小型リニアアクチュエータ用に開発されたモータドライバで以下の特徴があります。

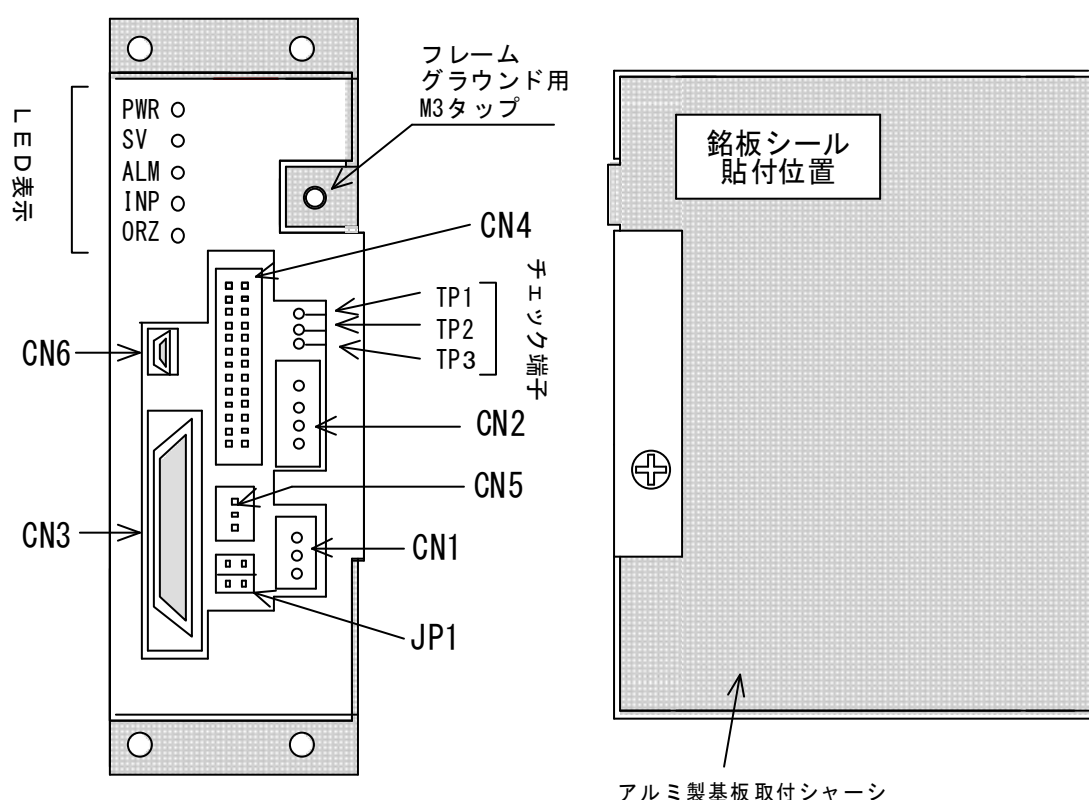
◎通信によるパラメータ・ゲイン設定機能

USB によるシリアル通信機能を持っておりますので、弊社パラメータ設定ソフトをインストールしたパーソナルコンピュータを使用して、パラメータの設定・ゲイン調整値の変更などが可能です。

◎ゲイン設定値切替機能

通信機能により予め設定した 2 通りのゲイン設定を外部制御信号により切替えることができます。これによりアクチュエータの前進と後退で大きく負荷が違う場合に対して 2 通りのゲイン設定値を切替えることにより位置制御の制御性を改善することができます。

2. 外観と各部の名称



コネクタ	CN1	電源入力用、DC24V
	CN2	アクチュエータ接続用
	CN3	制御信号入出力用
	CN4	アクチュエータ接続用
	CN5	外部LSF入力用
	CN6	パラメータ設定用USB端子
	TP1	アナログモニタ端子1
	TP2	アナログモニタ端子2
	TP3	アナログモニタ観測用基準GND
ジャンパ設定	LRD	本ドライバではオープンにしてください。
	LFD	
LED表示	PWR	内部制御電源ON
	SV	サーボON
	ALM	アラーム
	INP	インポジション
	ORZ	原点出し終了

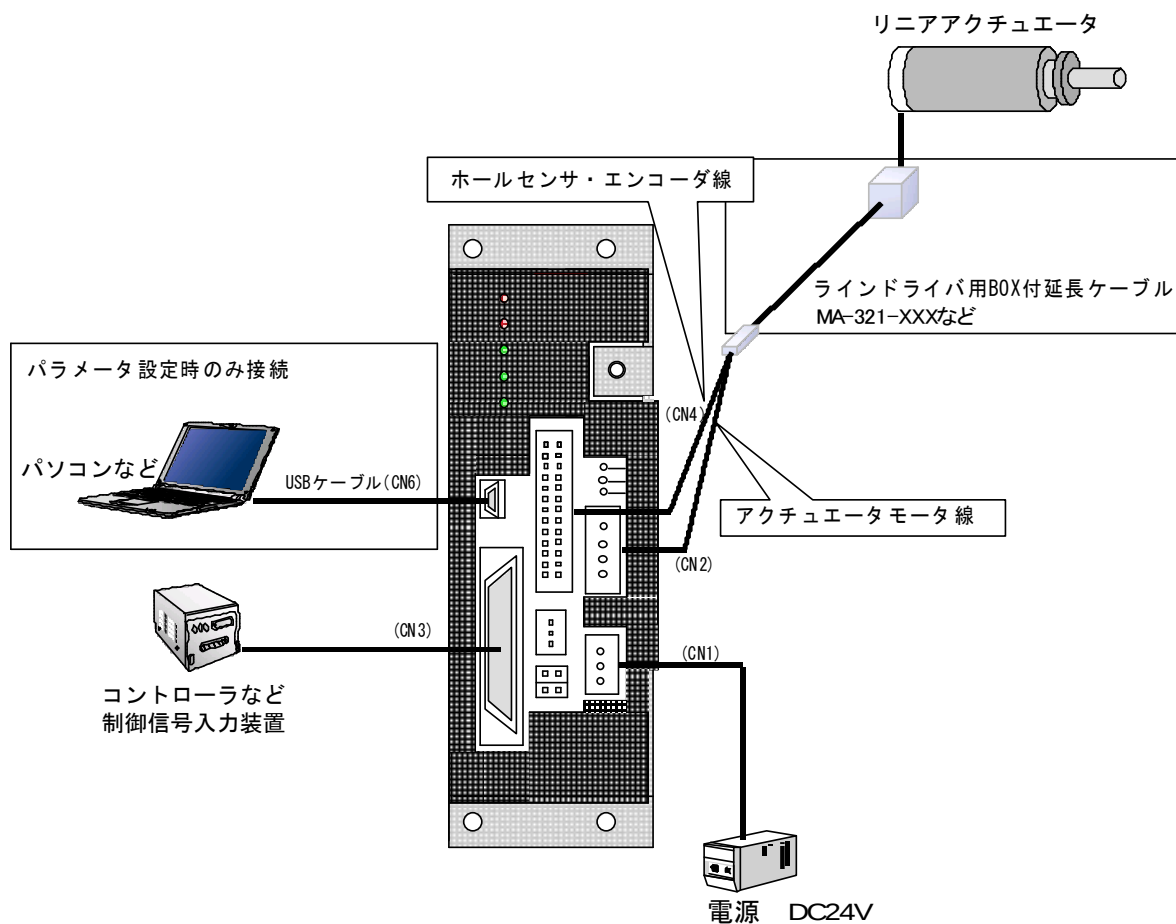


注意

- CN6に接続するUSBケーブルは本ドライバに付属しません。
Type A - Type Mini BのUSBケーブルを別途ご用意ください。

3. 一般的な接続構成

下記に一般的な接続例を示します。



注意

- 本ドライバはセンサ信号がラインドライバ入力タイプとなっております。アクチュエータとドライバ間にラインドライバ中継BOXが必要となります。弊社推奨品をご使用ください。

4. 注意事項

4-1. 使用上の注意事項

感電、およびけがの恐れがありますので次のことを必ず守ってください。

	誤作動防止のためCN1のFG端子、もしくはシャーシのFG端子は必ず接続し一点で接地してください。
	ドライバの移設・配線・保守・点検は電源を遮断してLEDの表示が完全に消えたことを確認してから行ってください。またコネクタの諸端子に触れる場合は電源入力をドライバの外部で完全に遮断し、5分以上放置した後作業を行ってください。
	アクチュエータとドライバは指定された組合せで使用してください。
	振動や衝撃の加わらない場所に設置してください。
	長時間使用されない場合は、必ず電源を切ってください。
	電源仕様が正常であることを確認してください。
	試運転はアクチュエータを固定し、機械系と切り離した状態で動作確認後、機械に取り付けてください。
	アラーム発生時は原因を取り除き、安全を確保してからアラームリセット後再起動してください。
	即時に運転を停止し、電源を遮断できるように外部に非常停止回路を設置してください。突入電流防止機能を持っていないため、電源を遮断後、再度電源を投入する場合は15秒以上間隔をあけてください。
	配線ケーブルを傷つけたり、無理なストレスをかけたり、重いものをのせたり、はさみ込んだりしないでください。
	運転中、アクチュエータのロッドには触れないでください。
	埃の多いところ、水、油、研削液のかかるようなところ、腐食性ガス・引火性ガスの発生するところや可燃物のそばでは絶対に使用しないでください。
	通電中ドライバ・アクチュエータは、温度が高くなりますので触れないでください。
	電源遮断後のしばらくの間は、ドライバの放熱器・アクチュエータなどが高温になっている場合がありますので触れないでください。
	電源投入中は、万一の誤動作等に備えて、アクチュエータおよびそれにより駆動されている機械に絶対近づかないでください。
	極端な調整変更は動作が不安定になりますので決して行わないでください。
	瞬停復電後、突然再始動する可能性がありますので機械に近寄らないでください。(再始動しても人に対する安全性を確保するよう機械の設計を行ってください。)

4-2. 保管上の注意事項

	日光の直接あたらない場所や決められた温湿度範囲で保管してください。
	保管が長期にわたった場合本書記載の問い合わせ先までご連絡ください。
	雨や水滴のかかる場所、有害なガスや液体のある場所では保管しないでください。

4-3. 運搬上の注意事項

	運搬時は、ケーブルやアクチュエータのロッドを持たないでください。
	製品の過積載は荷崩れの原因となりますので表示に従ってください。

4－4．据え付け上の注意事項

	ドライバ内部に異物が入らないようにしてください。
	ドライバの放熱に対して配慮してください。自然空冷の可能な風通しが良く、ドライバの周囲温度が50℃以下となるような場所に設置してください。
	ドライバを複数台並べて使用するような場合には、間隔を1cm以上離して設置してください。
	出力または、本体重量に見合った適切な取り付けを行ってください 金属などの不燃物に取り付けてください。
	上にのぼったり、重いものをのせないでください。
	極端に塵埃の多い場所には設置しないでください。
	腐食性のガスの中では使用、設置しないでください。
	水、油等のかかる場所には設置しないでください。
	発熱体の近くに設置するのは避けてください。やむ得ない場合はドライバと発熱体の間を何らかの方法で断熱するか、強制冷却にてドライバ周辺温度を50℃以下に保ってください。

4－5．保守・点検上の注意

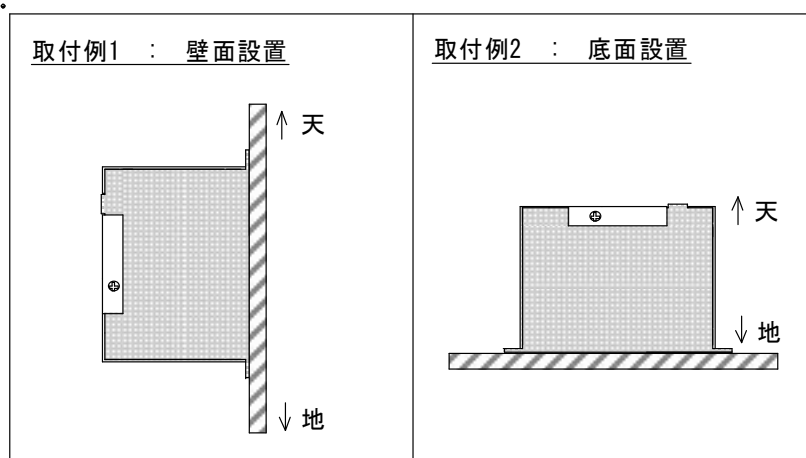
	電源ラインのコンデンサは、劣化により容量が低下します。故障による二次災害を防止するため5年程度で交換されることを推奨します。
	分解修理は弊社以外で行わないでください。

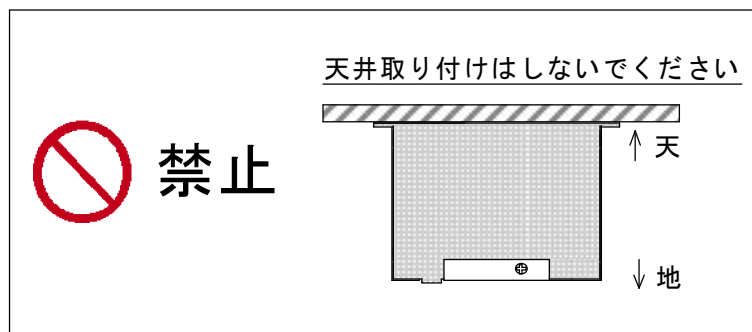
5．据え付け

5－1 取り付け方向と間隔

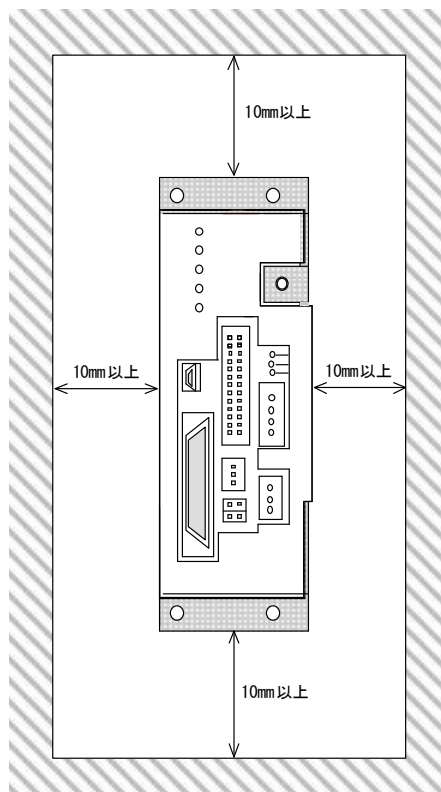
	注意	● 取り付け方向は必ずお守りください。故障の原因になります。 ● サーボアンプと制御盤内面またはその他の機器との間隔は規定の距離をあけてください。故障の原因となります。
---	-----------	---

取り付け方向は下記取付例の向きで取り付けてください。振動や衝撃の加わらない場所に取り付けてください。





取り付けの間隔は下図のように周囲 10mm 以上確保するようにしてください。ドライバを複数台並べてご使用になる場合もドライバ同士の間隔も 10mm 以上確保するようにしてください。制御盤内部温度が使用環境条件を超えないように注意してください。



5-2 異物の混入

- ① 制御盤組立の際、ドリルなどによる切り粉がモータドライバ内に入らないようにしてください。
- ② 制御盤の隙間や制御盤に設置した冷却ファンから、油・水・金属粉などがモータドライバ内に入らないようにしてください。

5-3 ケーブルストレス

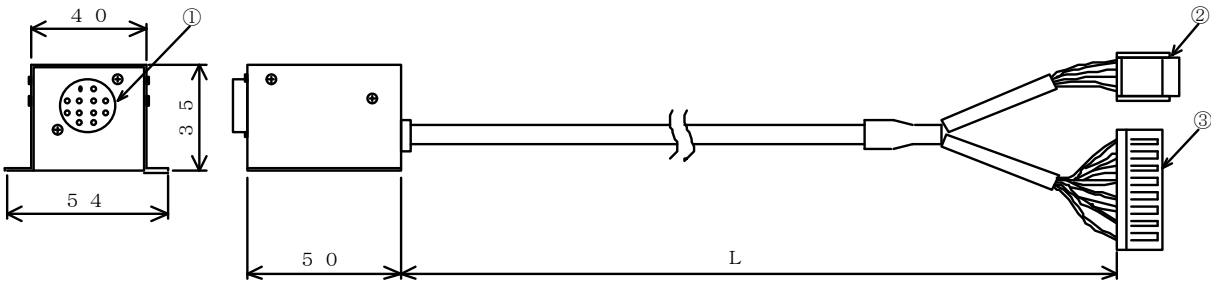
- ① ケーブルのクランプ方法を十分に検討し、ケーブル接続部およびコネクタピンの圧着部に屈曲ストレスおよびケーブル自重ストレスが加わらないようにしてください。
- ② アクチュエータ自体が移動するような用途で使用する場合、アクチュエータのコネクタ接続部にストレスが加わらないように、ケーブルをコネクタ接続部から緩やかな弛みをもたせて固定してください。
- ③ ケーブルの外被が鋭利なものにより切られたり、機械などの角に触れて擦られたり、ケーブルが踏まれるなどの恐れのないようにして下さい。

6. オプションケーブルについて

- ◎ 本製品は、ラインドライバ対応タイプとなります。リニアアクチュエータはそのままお使い頂けますが、ラインドライバ出力が必要になるため専用のBOX付きケーブルが必要になります。
下の図を参考にして必要なケーブルを選定してください

ラインドライバ用BOX付き延長ケーブル ドライバ用コネクタタイプ

MA-321-030 (ケーブル長3m)
MA-321-050 (ケーブル長5m)
MA-321-100 (ケーブル長10m)



注意

本製品とリニアアクチュエータを直結できるケーブルです。

①	
ヒロセ: RP17-13RA-12SD	
ピンNo	信号名
1	U相
2	V相
3	W相
4	ホールセンサU相
5	ホールセンサV相
6	ホールセンサW相
7	5V
8	0V
9	エンコーダA相
10	エンコーダB相
11	エンコーダZ相
12	リミットセンサ

②	
日圧: H4P-SHF-AA	
ピンNo	信号名
1	U相
2	V相
3	W相
4	シールド

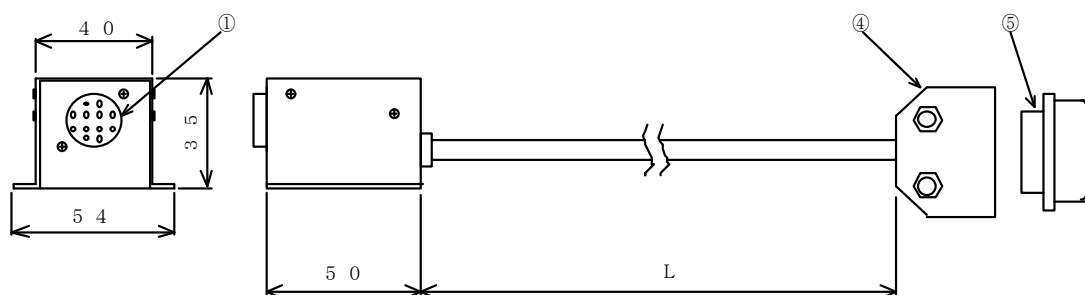
③	
ヒロセ: DF1B-24DS-2.5RC	
ピンNo	信号名
1	エンコーダA相
2	エンコーダ/A相
3	エンコーダB相
4	エンコーダ/B相
5	エンコーダZ相
6	エンコーダ/Z相
7	ホールセンサU相
8	ホールセンサ/U相
9	ホールセンサV相
10	ホールセンサ/V相
11	ホールセンサW相
12	ホールセンサ/W相
13	5V
14	5V
15	0V
16	0V
17	シールド
18	シールド
19	LSR+
20	LSF+
21	LSR-
22	LSF-
23	0V
24	0V

ラインドライバ用BOX付き延長ケーブル 中継コネクタタイプ

MA-322-030 (ケーブル長3m)

MA-322-050 (ケーブル長5m)

MA-322-100 (ケーブル長10m)



注意

本製品と直結できないケーブルです。MRP-25F01コネクタとドライバ間のケーブルをお客様でお作り頂く仕様です。

①	
ヒロセ: RP17-13RA-12SD	
ピンNo	信号名
1	U相
2	V相
3	W相
4	ホールセンサU相
5	ホールセンサV相
6	ホールセンサW相
7	5V
8	0V
9	エンコーダA相
10	エンコーダB相
11	エンコーダZ相
12	リミットセンサ

④	
HONDA: MRP-25M01	
ピンNo	信号名
1	U相
2	V相
3	W相
4	シールド
5	エンコーダA相
6	エンコーダ/A相
7	エンコーダB相
8	エンコーダ/B相
9	エンコーダZ相
10	エンコーダ/Z相
11	ホールセンサU相
12	ホールセンサ/U相
13	ホールセンサV相
14	ホールセンサ/V相
15	ホールセンサW相
16	ホールセンサ/W相
17	5V
18	0V
19	リミットセンサ+
20	リミットセンサ-
21	シールド
22	NC
23	NC
24	NC
25	NC

⑤	
HONDA: MRP-25F01	

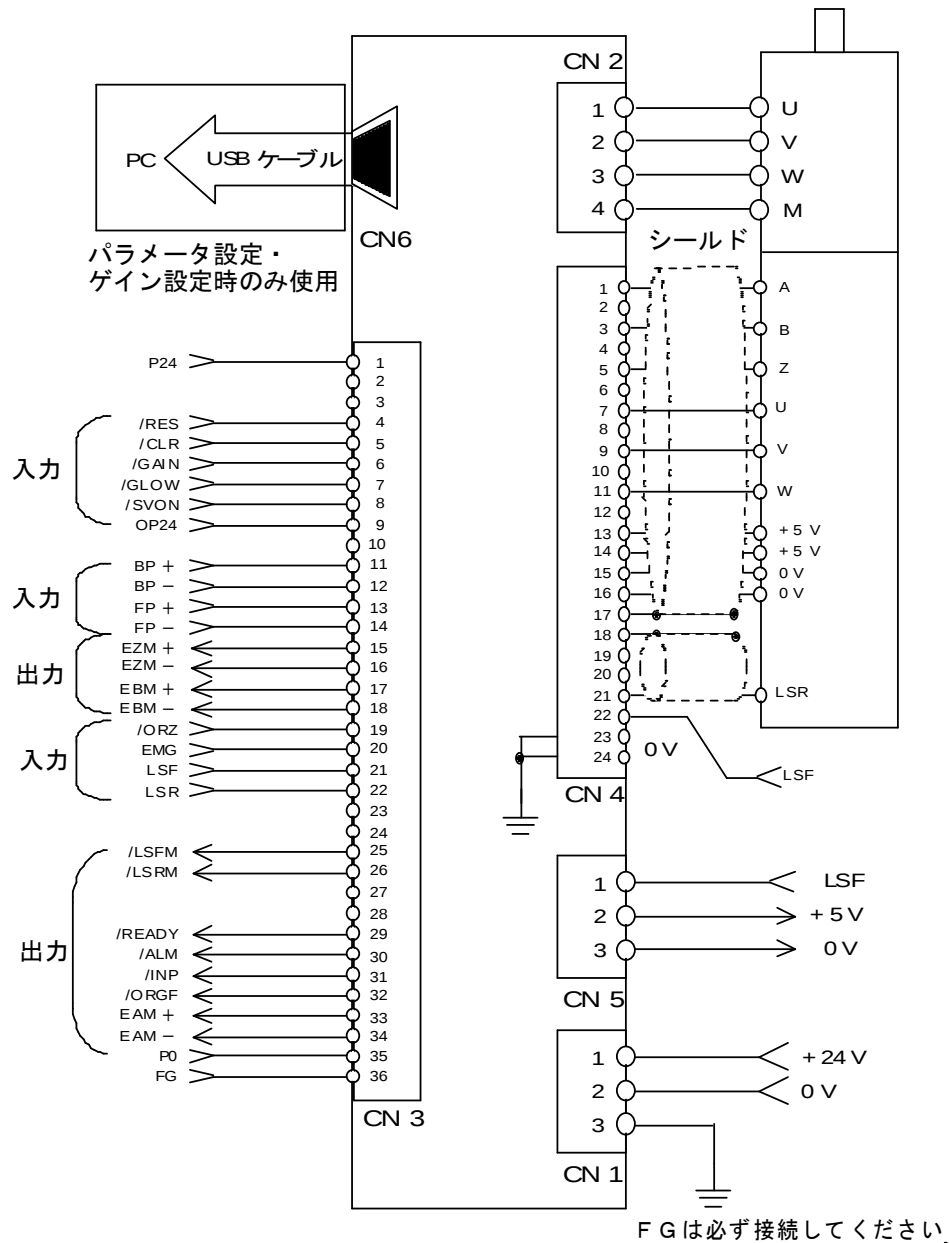
7. 配線



注意

- 誤作動防止のためCN1のFG端子、もしくはシャーシのFG端子は必ず接続し一点で接地してください。
- ドライバの移設・配線・保守・点検は電源を遮断してLEDの表示が完全に消えたことを確認してから行ってください。またコネクタの諸端子に触れる場合は電源入力をドライバの外部で完全に遮断し、5分以上放置した後作業を行ってください。
- モータドライバの改造は行わないでください。
- 通電中のモータ動力線の開閉は絶対にしないでください。動作異常や故障の原因となります。

7-1. 接続図



注意

15,16,17,18,33,34番ピンのエンコーダモニタ出力はRS422ラインドライバ出力です。
他の入出力信号と異なり、ドライバ内部制御電源と絶縁されていません。

7-2. 配線上の注意

7-2-1 コネクタCN1の配線

メイン電源入力用のコネクタです。電源電圧はDC24Vを印加してください。
CN1のFG端子もしくは筐体のFG端子は確実に接続し、一点で接地してください。



注意

ドライバの電源入力回路にはコンデンサの突入電流防止機能は入っておりません。電源の投入、遮断を繰り返し行う場合は、最低でも15秒以上間隔を開けて行ってください。

ピンNo	信号名
1	DC+24V
2	0V
3	FG

ケーブル側コネクタ	型式	メーカー
コネクタハウジング	VHR-3N	日本圧着端子製造
コンタクトピン	BVH-21T-P1.1	

7-2-2 コネクタCN2の配線

リニアアクチュエータへ駆動する電流を出力する為のコネクタです。



注意

- CN2の端子(U,V,W)を地絡させたり、互いに短絡させないでください。故障の原因となります。

ピンNo	信号名
1	U相
2	V相
3	W相
4	FG

ケーブル側コネクタ	型式	メーカー
コネクタハウジング	H4P-SHF-AA	日本圧着端子製造
コンタクトピン	BHF-001T-0.8BS	

7-2-3 コネクタCN4の配線

エンコーダ及びセンサを入力する為のコネクタです。



注意

- 電源5V(13,14番ピン)はリニアアクチュエータのホールセンサ、エンコーダ、およびリミットセンサ用の電源です。他の目的に使用しないでください。

ピンNo	信号名	ピンNo	信号名
1	エンコーダA相	2	エンコーダ/A相
3	エンコーダB相	4	エンコーダ/B相
5	エンコーダZ相	6	エンコーダ/Z相
7	ホールセンサU相	8	ホールセンサ/U相
9	ホールセンサV相	10	ホールセンサ/V相
11	ホールセンサW相	12	ホールセンサ/W相
13	センサ用電源+5V	14	センサ用電源+5V
15	センサ用電源0V	16	センサ用電源0V
17	シールド	18	シールド
19	LSR(+)	20	LSF(+)
21	LSR(-)	22	LSF(-)
23	センサ用電源0V	24	センサ用電源0V

ケーブル側コネクタ	型式	メーカー
コネクタハウジング	DF1B-24DS-2.5RC	ヒロセ電機
コンタクトピン	DF1B-2428SC	



注意

- LSR(+), LSR(-)はリニアアクチュエータのリミットセンサと必ず接続してください。接続しないと故障の原因となります。

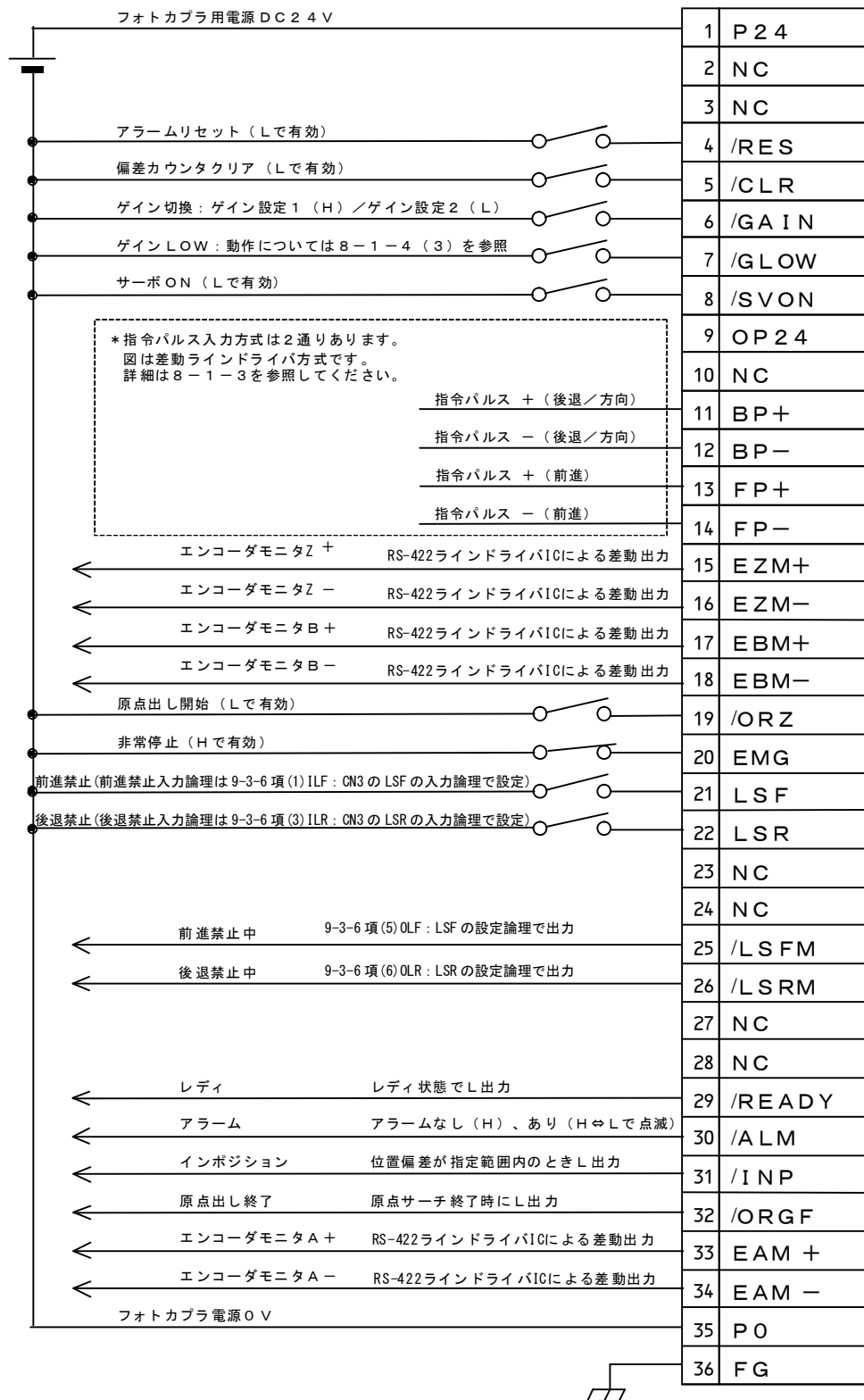
7-2-4 コネクタCN3の配線

下図“コネクタCN3の配線例”を参考に配線してください。フォトプラ用電源 24V および指令パルスオープンコレクタ用 24V はお客様にてご準備ください。



注意

- 動力線(CN1、CN2)との配線はできるだけ離してください。同一ダクトに通したり一緒に結束しないでください。誤動作の原因となります。
- 制御出力の各端子には電流制限抵抗が入っておりません。DC50V、10mA以上を印加しないでください。故障の原因となります。



7-2-5 コネクタCN5の配線

外部前進方向リミットセンサ (LSF) 接続用のコネクタです。



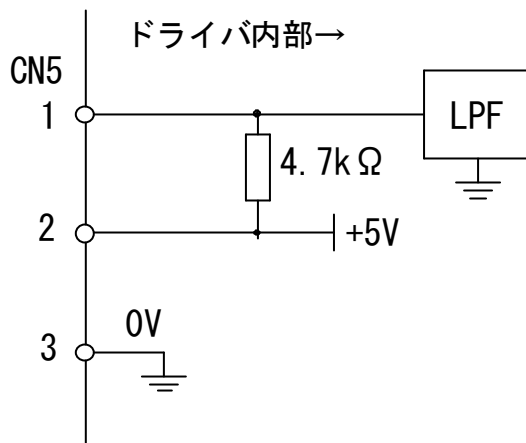
注意

● センサ用電源+5Vはリミットセンサ用の電源です。他の目的には使用しないでください。

ピンNo	信号名
1	センサ入力
2	センサ用電源+5V
3	センサ用電源0V

ケーブル側コネクタ	型式	メーカー
コネクタハウジング	H3P-SHF-AA	日本圧着端子製造
コンタクトピン	BHF-001T-0.8BS	

CN5の入力回路図を下記に示します。図に示すようにドライバ外部とは絶縁されていませんので配線は十分注意してください。



8. 機能

8-1. CN3

8-1-1 入出力信号詳細

No	信号名	信号内容	動作	I/O 図
1	P24	フォトカプラ電源 24V 入力	I/O フォトカプラ駆動のための DC24V 電源+側を接続して下さい。	
2	NC		何もつながないでください	
3	NC			
4	/RES	アラームリセット	アラーム状態をリセットし、モータドライバを再起動します。 Low エッジでアラームリセットします。	入 2
5	/CLR	偏差カウンタクリア	Low レベルで位置偏差をクリアします。	
6	/GAIN	ゲイン切換	ゲイン設定 1(パラメータ PRMNo.10-19)とゲイン設定 2(パラメータ PRMNo.20-29)が切替わります。High レベルでゲイン設定 1、Low レベルでゲイン設定 2 となります。	
7	/GLOW	ゲイン LOW	位置制御モードでは PI→P 制御へ切替えます。 High レベル : PI 制御 Low レベル : P 制御	
8	/SVON	サーボ ON	アラーム状態および非常停止入力が入力 ON ではない場合、Low レベルでサーボがかかり励磁します。	
9	OP24	指令パルスオープンコレクタ用 24V 入力	オープンコレクタによる指令パルス入力をする場合に 24V 接続する必要があります。	
10	NC		何もつながないでください	入 1
11	BP+	指令パルス+(後退/方向)	位置指令をパルスにより入力することができます。 詳細は 8-1-4 入出力インターフェースを参照下さい。	
12	BP-	指令パルス-(後退/方向)		
13	FP+	指令パルス+(前進)	RS-422 ラインドライバ IC により差動で出力されます。 モータドライバ内部制御電源とは絶縁されません。	出 2
14	FP-	指令パルス-(前進)		
15	EZM+	エンコーダモニター+		
16	EZM-	エンコーダモニター-	この信号によりモータドライバは原点サーチを開始します。 原点サーチ中はゲイン LOW、ゲイン切換、制御モード切替の操作は無効となります。また指令パルスの受付もしません。	入 2
17	EBM+	エンコーダモニター B+		
18	EBM-	エンコーダモニター B-		
19	/ORZ	原点出し開始	緊急停止ボタンなどの接続用です。非常停止が入力された場合モータは急停止し、励磁をストップします。 High レベルで停止します。	
20	EMG	非常停止		
21	LSF	前進禁止(入力)		
22	LSR	後退禁止(入力)	モータを後退禁止にします。後退方向の指令パルスは無視します。(後退禁止入力論理は 9-3-6 項 (3) ILR:CN3 の LSR 入力論理で設定します。)	出 1
23	NC		何もつながないでください	
24	NC		何もつながないでください	
25	/LSFM	前進禁止中	LSF 入力で前進禁止状態時、9-3-6 項 (5) OLF:LSF の出力論理で出力されます。	
26	/LSRM	後退禁止中	LSR 入力で前進禁止状態時、9-3-6 項 (6) OLR:LSR の出力論理で出力されます。	
27	NC		何もつながないでください	
28	NC		何もつながないでください	出 1
29	/READY	レディ	サーボ ON し指令パルスが受け付けられる状態で出力されます。Low でレディ状態	
30	/ALM	アラーム	アラームなしの状態 High レベル、アラーム発生時は High-Low の繰り返しで点滅します。(詳細 8-3-2 参照)	
31	/INP	インポジション	位置偏差の絶対値が設定値以下のとき Low レベル出力されます。設定値はパラメータ PRMNo.9 で変更可能です。	出 1
32	/ORGF	原点出し終了	原点出し開始信号により始まった原点サーチが正常に終了した場合に Low レベル出力されます。サーボ ON 直後および原点出し動作中は High レベルです。	
33	EAM+	エンコーダモニター A+	RS-422 ラインドライバ IC により差動で出力されます。 モータドライバ内部制御電源とは絶縁されません。	出 2
34	EAM-	エンコーダモニター A-		
35	P0	フォトカプラ電源 0V 入力	I/O フォトカプラ駆動のための DC24V 電源 0V 側を接続して下さい。	
36	FG	シールド	CN3 ケーブルのシールド線を接続するための端子です。	

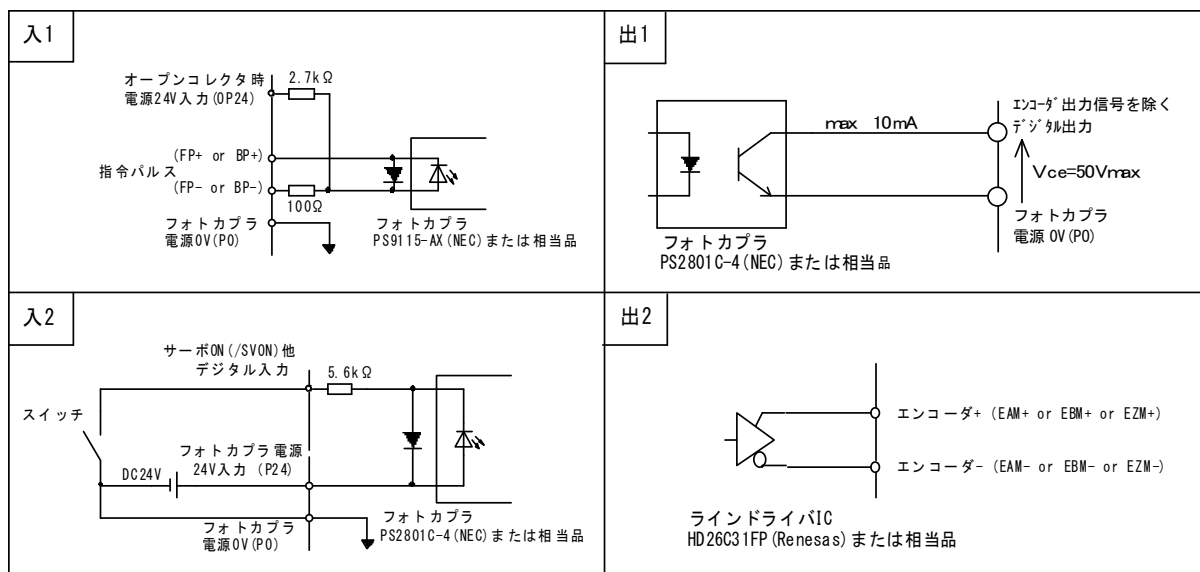


注意

● パラメータ PRMNo.と記載されている部分は USB 接続によりパラメータ設定、変更が可能です。詳細は 9. パラメータ設定を参照ください。

8-1-2 入出力回路

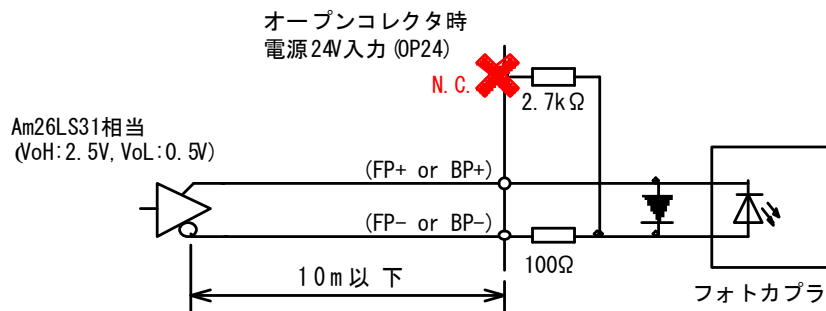
コネクタCN3の入出力回路図を下記に示します。



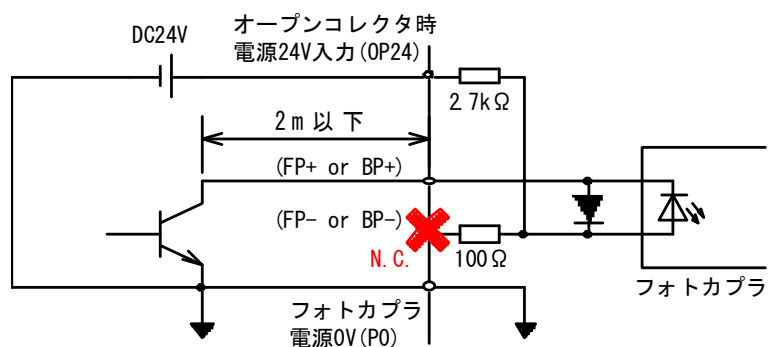
8-1-3 指令パルス入力回路接続例

8-1-2項の入1に指令パルス入力回路を示しましたが、入力回路の接続には下記の2通りの方法があります。

①差動ラインドライバ方式



②オープンコレクタ方式



注意

指令パルス入力インターフェースにフォトカプラを使用しますので、指令パルス信号ラインに抵抗を接続すると電流が減少して正常に動作しなくなります。

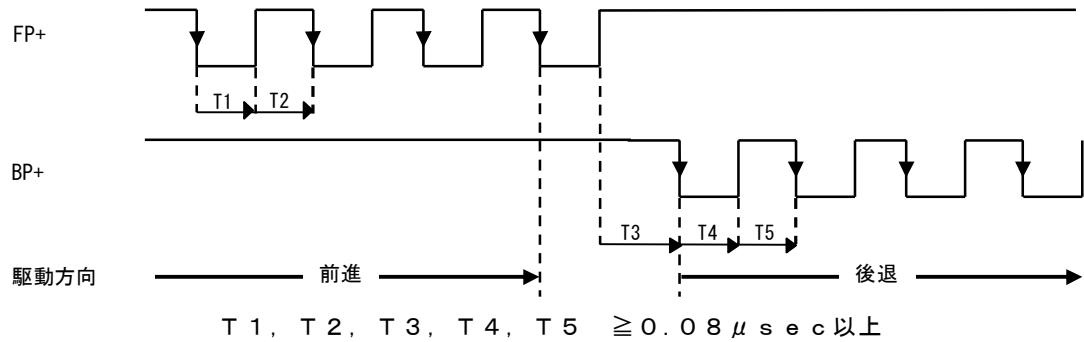
8-1-4 入出力インターフェース

(1) 指令パルス

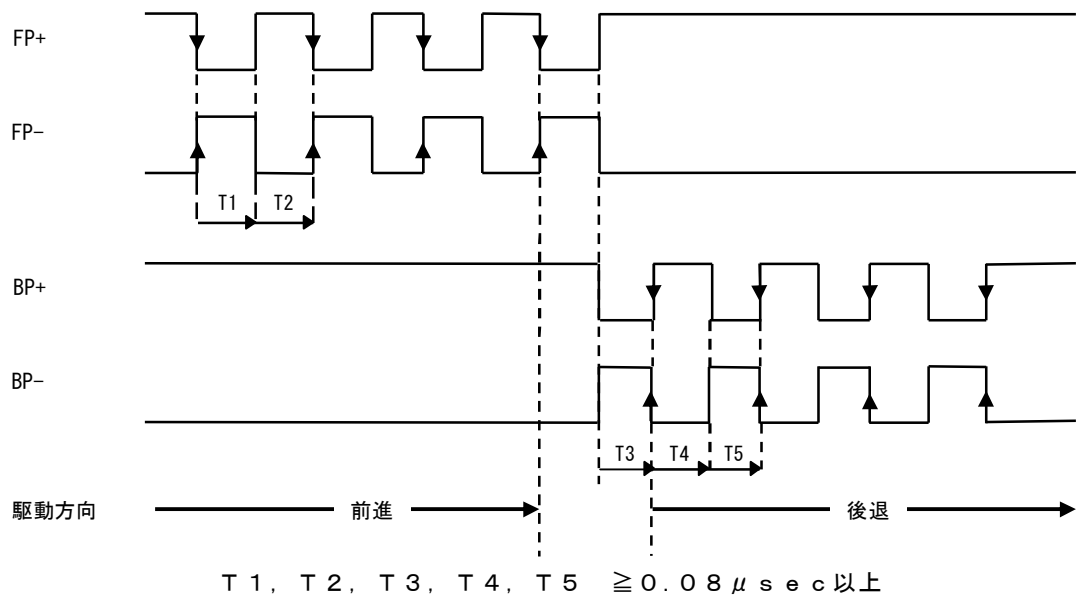
指令パルスによる指令入力方式は下記の3通りとなっております。指令方式の切替はUSBを使ったパラメータ設定ソフトのPRMNo.32により設定、E2PROMに保存後、ドライバの再起動で変更が可能です。

a) 前進／後退方式

・オープンコレクタ方式

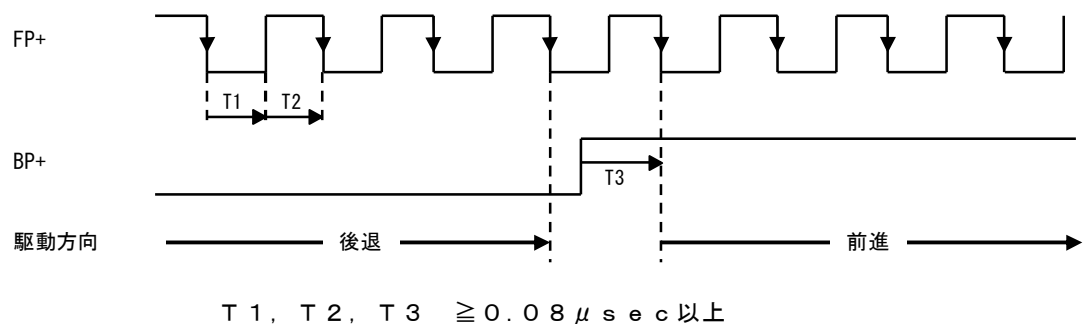


・差動ラインドライバ方式

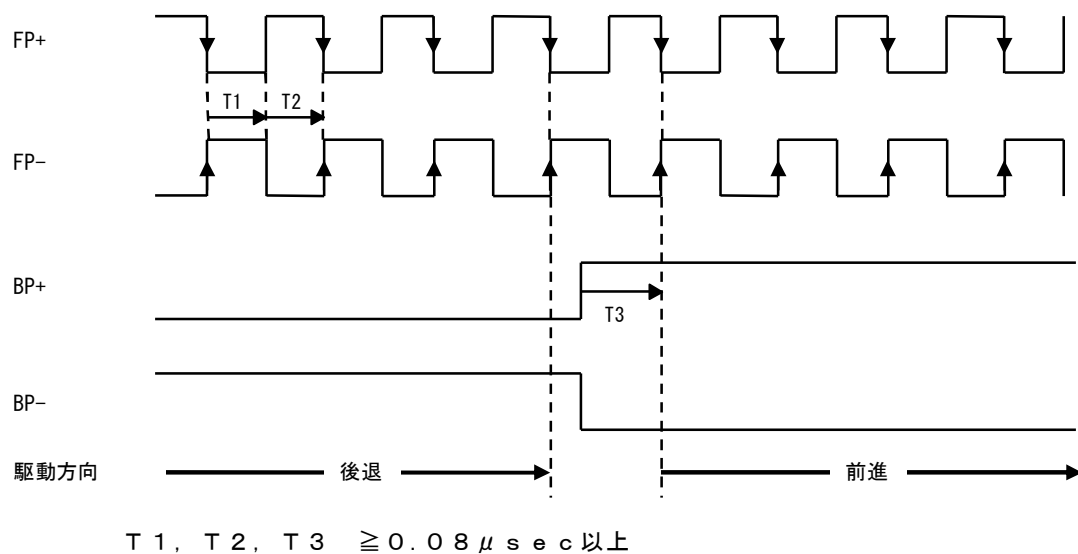


b) パルス／方向方式

・オープンコレクタ方式

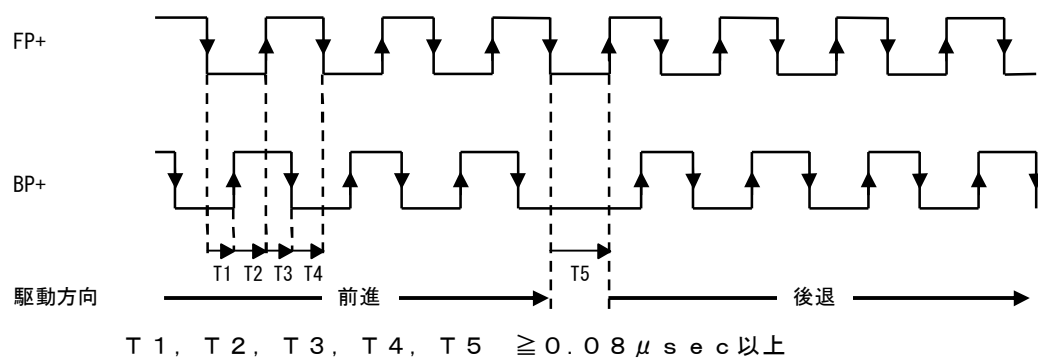


・差動ラインドライバ方式

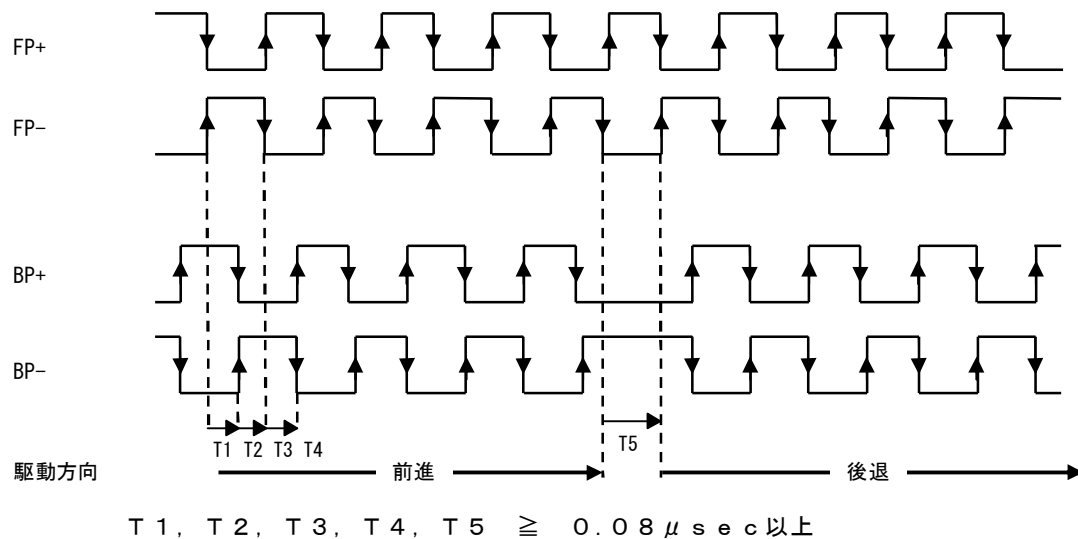


c) 2 相パルス方式 (FP+がBP+に対して位相が進むと後退)

・オープンコレクタ方式



・差動ラインドライバ方式



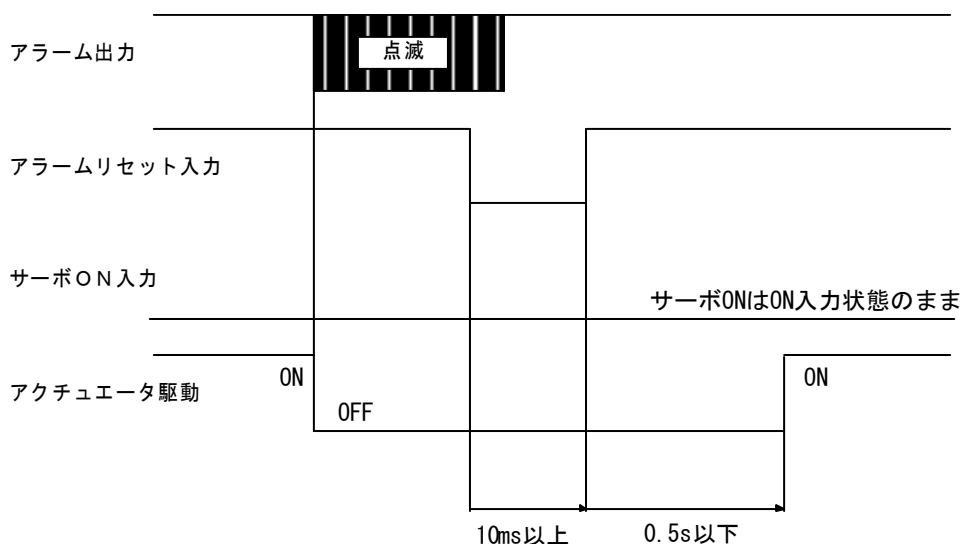


注意

- パラメータPRMNoと記載されている部分はUSB接続によりパラメータ設定、変更が可能です。詳細は9. パラメータ設定を参照ください。
- 指令パルスの入力方式の変更はE2PROMへの保存後、再起動が必要です。

(2) リセット入力

アラーム出力時の解除に使用します。電源投入時はパワーオンリセットがかかりますので特に入力する必要はありません。リセット入力のタイミングは下図のようにしてください。

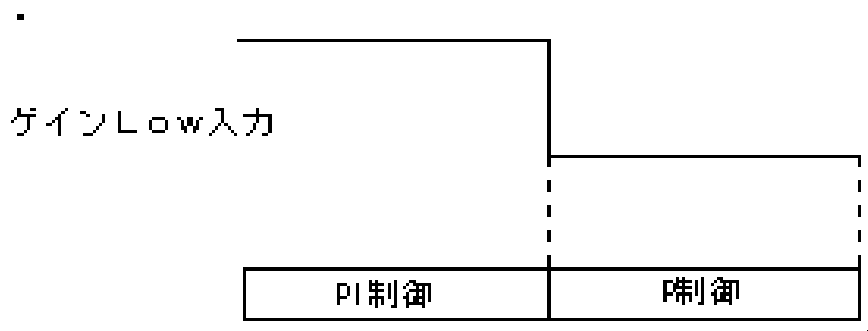


注意

上図の説明はサーボON指令がON入力のままの場合の動作復帰時間を示すため記載しております。安全の観点からアラーム発生を検知した場合はサーボON入力はOFFに切替えることを推奨します。

(3) ゲインLow入力

ゲインLow入力は下記のように、Low レベル入力でP制御に遷移し、静止時の微振動を緩和します。



名称	説明
PI制御	位置制御モード、通常の位置決め動作のモードです。 速度比例ゲイン(PRMNo11,21)および速度積分ゲイン(PRMNo12,22)が適用されます。 ゲインLowゲイン(PRMNo19,29)は無視されます。
P制御	位置制御モード、静止時の微振動を抑えたい場合、比例制御にしてゲインを低下させます。 ゲインLowゲイン(PRMNo19,29)を適用し、速度比例ゲイン(PRMNo11,21)および速度積分ゲイン(PRMNo12,22)は無視されます。

8-2. 保護機能

LAD-01D-012は以下の保護機能があります。これらの保護機能が働くとドライバはアラームを出力し、モータを自然停止させフリーとします。アラームの内容はドライバ上のLEDに表示します。

8-2-1 保護機能詳細

機能名称	内容
フルトルク	ドライバが最大電流を約1秒以上流すように動作したときに出力されます。原因としては過負荷が考えられます。加減速時間を長くするか、負荷を軽くしてご使用ください。
ドライバ電源電圧異常	①電源過電圧 モータドライバに入力される電源電圧を監視し、32V超を50ms連続で検出した場合、ドライバはアラーム状態となります。 ②電源電圧低下 モータドライバに入力される電源電圧を監視し、15V未満を50ms連続で検出した場合、ドライバはアラーム状態となります。
フルカウント	モータドライバの位置偏差カウンタ値がオーバーフロー(±32767カウント)するときに出力されます。原因としては過負荷、入力パルスの周波数が高すぎるなどが考えられます。次のことを確認してください。 ○ アクチュエータの最大速度を越えていないか。 ○ 電流モニタにより出力トルクが飽和していないか。 以上の点で問題ない場合は、加減速時間を長くする、負荷を軽くする、速度を遅くするなどをしてください。
ドライバオーバーヒート	モータドライバのパワーモジュール基板上、モータ駆動部近傍の温度を計測し60℃以上を1sec間検知するとモータドライバはアラーム停止します。原因としては過負荷、動作速度過大などが考えられます。加減速時間を長くするか、負荷を軽くしてご使用ください。
ホールセンサ異常	ホールセンサ結線に異常があるとき出力されます。原因としてはコネクタ接続不良、ホールセンサケーブルの断線等が考えられます。ドライバ・ホールセンサ間の結線・接続状態、またはコネクタCN4の接続状態を確認してください。
エンコーダ異常	エンコーダA相、およびB相の結線に異常があるとき出力されます。原因としてはコネクタ未接続、コネクタ不良、エンコーダケーブルの断線等が考えられます。ドライバ・エンコーダ間の結線・接続状態、またはコネクタCN4の接続状態を確認してください。
非常停止	非常停止入力端子とフォトカプラ電源入力の0V側との導通が切れ、非常停止入力端子がHighレベルになるとモータドライバはアラーム停止します。

アラーム状態の解除は電源を切って原因を取り除いた上で再度電源を投入するか、またはリセット信号を入力することで可能です。

8-2-2 アラームLED点滅表示

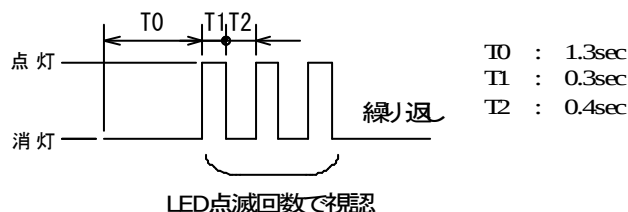
アラーム停止状態のときアラームLEDは下記の点滅パターンで点滅し、1サイクルの点滅回数によりアラームの内容を確認することができます。CN3のアラーム出力も下記のようなパターンでON/OFF出力します。

・1サイクルの点滅回数とアラーム内容

点滅回数	アラーム内容
7	フルトルクアラーム
6	ドライバ電源電圧異常
5	フルカウントアラーム
4	ドライバオーバーヒート
3	ホールセンサ異常
2	エンコーダ異常
1	非常停止入力中

点滅表示例

例) ホールセンサ異常アラーム(LED点滅回数=3) の場合



8-3. LED表示

ドライバ前面に表示されるLEDの表示内容を下記に示します。

表示	機能・内容
PWR	メイン電源 DC+24V が入力され、ドライバ内部の制御電源が確定されているときに点灯します。電源を入力しても表示されない場合や点滅している場合は故障の可能性があるので、すぐに電源を遮断してください。
SV	サーボ ON し、指令パルス入力を受け付けられる状態で点灯します。サーボ OFF の状態で消灯します。
ALM	アラームなく正常に動作中は消灯します。アラーム発生時は点滅します。点滅回数によりアラーム要因を確認することができます。詳細は 8-2-2 アラーム点滅表示に記載しております。
INP	偏差カウンタの残量がパラメータ PRMNo.9 で設定されたインポジションゾーン内にあるときに点灯します。位置決め完了が確認できます。
ORZ	ドライバの原点出し機能を利用して原点出し動作を行った場合、原点出し終了時に点灯します。点灯後、サーボ OFF もしくはアラーム停止した場合消灯します。

8-4. チェック端子

ドライバ前面に用意してありますチェック端子の内容を下記に示します。

表示	機能・内容
TP1	アナログモニタ1端子です。アクチュエータ電流波形が出力されます。2.5Vをゼロとし、+方向で前進トルク、-方向で後退トルクです。スケールは±3.5Aです。
TP2	アナログモニタ2端子です。アクチュエータの速度波形が出力されます。2.5Vをゼロとし、前進方向+側電圧、後退方向-側電圧で出力します。スケールは速度リミット値となります。
TP3	アナログモニタ用基準グランド端子です。

8-5. 原点出し機能

CN3 の原点出し開始入力端子が High レベルから Low レベルに切り替わることにより、ドライバは原点サーチをスタートすることができます。原点サーチが終了しますと CN3 の原点出し終了出力端子が Low レベルとなり、LED 点灯で表示します。

・原点出しの各モードと動作

原点出し方法はパラメータ PRMNo. 40 の設定により下表に示す 2 つのモードから選択できます。デフォルトでは B モードとなっております。

モード	内容
A	後退リミットセンサ ON するまで設定送り速度で後退し、その後、後退リミットセンサ OFF かつエンコーダ Z 相エッジを検出するまで前進して停止する。
B	後退リミットセンサ ON するまで設定送り速度で後退し、その後、後退リミットセンサ OFF するまで前進して停止する。



注意

- リニアアクチュエータに内蔵されている後退方向リミットセンサは、周囲温度送り速度などによって反応位置にバラツキがあります。
- リニアアクチュエータに内蔵されているリミットセンサのバラツキについてはそれぞれのリニアアクチュエータ仕様書をご覧ください。

9. パラメータ設定

本ドライバは CN6 コネクタとパソコンを USB ケーブル (TypeA-Type MiniB) で接続し、専用のパラメータ設定ソフトを使うことにより、ドライバの機能設定、パラメータ値設定、ゲインパラメータの設定を行うことができます。

9-1 パソコン側システム要件

OS : Windows XP (Home Edition または Professional Edition)
Microsoft .NET Framework Ver1.1 以上がインストール済みであること

9-2 パラメータ設定ソフト

下図にパラメータ設定ソフト設定画面を示します。

接続手順

- ① USB ケーブル接続
- ② ドライバ電源 ON
- ③ パラメータ設定ソフト起動
- ④ 接続ボタンを押す。
- ⑤ 状態表示に接続 COM ポートが表示されたら接続完了

Write で変更したパラメータをドライバ内部 E2PROM に保存します。ドライバ電源再投入による再起動時、変更したパラメータ値で起動します。

Write 値に値をセットし、Write ボタンを押すと該当するパラメータに書き込まれます。

接続後、Read ボタンを押すと該当する現在設定されているパラメータ値が読み出されます。

PRMNo	設定内容	Read値	Write値	単位
1	モータポール数 [3相設定のみ]	2	Read: 0, Write: 0	-
2	モータ種類設定 [0:単相, 1:3相]	0	Read: 0, Write: 0	-
3,4	エンコーダパルス数 [p/r, または 10nm/p]	500	Read: 0, Write: 0	p/r
5	モータ種類設定 [0:回転, 1:リア]	1	Read: 0, Write: 0	-
6	空き	1	Read: 0, Write: 0	-
7	アナログモニタ1データセレクト	0	Read: 0, Write: 0	-
8	アナログモニタ2データセレクト	1	Read: 0, Write: 0	-
9	インポジション範囲 (絶対値で入力)	16	Read: 0, Write: 0	pulse



注意

- モータ種別設定類や指令パルス入力方式はパラメータ設定値をWriteボタンで書き込んでも即反映されません。E2PROMに保存後、ドライバの再起動が必要です。
- ゲイン設定類やアナログモニタ設定などその他のパラメータ設定についてはWriteボタンで即反映されますので、アクチュエータを動かしながらの調整が可能です。
- E2PROMへの保存はアクチュエータをサーボOFFにしてから行ってください。サーボONの間はE2PROMへの書き込みはできないようになっています。
- ゲイン設定類やアナログモニタ設定などのWrite値で即動作に反映されるパラメータであってもE2PROMへの保存を行わないと次回電源再投入時には変更前のパラメータに戻ってしまいますのでご注意ください。

9-3 パラメータ設定項目

パラメータ設定ソフトで設定・変更可能な項目を下記に示します。モータの種別設定類やエンコーダパルス数などはアクチュエータとセットで購入された場合は既に設定済みですので変更しないようにお願いします。

9-3-1 基本設定

PRMNo	設定内容	説明
1	モータポール数	・モータの極数を入力します。4ポール→4を入力 ・PRMNo2=0で単相モータ設定時は無視されます。
2	モータ種類設定1	・モータの種類が単相モータか3相モータを選択します。 ・0 ... 単相、1 ... 3相 を入力
3,4	エンコーダパルス数	・PRMNo5=0で回転モータ設定時 ... モータ1回転あたりのパルス数を入力してください [p/rev] ・PRMNo5=1でリニアモータ設定時 ... リニアエンコーダの分解能を入力してください [×10nm] 例: 5umの分解能の場合 500を入力してください。
5	モータ種類設定2	・モータの種類が回転モータカリニアモータを選択します。 ・0 ... 回転モータ、1 ... リニアモータ を入力
6	空き	
7	アナログモニタ1データセレクト	チェックピンTP1に出力されるモニタデータを選択します。(*1)
8	アナログモニタ2データセレクト	チェックピンTP2に出力されるモニタデータを選択します。(*1)
9	インポジション範囲	インポジション出力する位置偏差の範囲を絶対値で入力します。 16を入力すると目標位置に対し±16pulseの範囲に入るとインポジション出力します。

(*1) モニタデータセレクト

設定値	モニタできる項目
0	位置指令値
1	現在位置
2	電流指令値
3	電流値
4	速度指令値
5	現在速度
6	位置偏差

9-3-2 ゲイン設定 1

ゲイン切替入力信号がHighのときに反映されるゲイン設定値です。

PRMNo	設定内容	説明
10	電流ゲイン1	・ゲイン切替端子がHighのときの電流アンプゲインを設定します。
11	速度比例ゲイン1	・ゲイン切替端子がHighのときの速度アンプ比例ゲインを設定します。
12	速度積分ゲイン1	・ゲイン切替端子がHighのときの速度アンプ積分ゲインを設定します。
13	位置ゲイン1	・ゲイン切替端子がHighのときの位置アンプゲインを設定します。
14	位置FFゲイン1	・ゲイン切替端子がHighのときの位置フィードフォワードゲインを設定します。
15	前進方向電流リミット1	・ゲイン切替端子がHighのときの前進時電流リミット値を設定します。 ×0.1A単位で設定します。3Aに設定する場合は30を入力します。
16	後退方向電流リミット1	・ゲイン切替端子がHighのときの後退時電流リミット値を設定します。 ×0.1A単位で設定します。3Aに設定する場合は30を入力します。
17,18	速度リミット1	・ゲイン切替端子がHighのときのモータ速度リミットを設定します。 ・PRMNo5=0で回転モータ設定時 ... モータ回転数[rpm]で入力してください。 ・PRMNo5=1でリニアモータ設定時 ... モータ速度[mm/sec]で入力してください。
19	ゲインLow時ゲイン1	・ゲイン切替端子がHigh、位置制御モード時、ゲインLow端子Low入力時の速度アンプゲインLowゲインを設定します。 位置制御、ゲインLow入力では速度アンプはこのゲインLowゲインの値を比例ゲインとした比例制御となります。

9-3-3 ゲイン設定2

ゲイン切替入力信号がLowのときに反映されるゲイン設定値です。

PRMNo	設定内容	説明
20	電流ゲイン2	・ゲイン切替端子がLowのときの電流アンプゲインを設定します。
21	速度比例ゲイン2	・ゲイン切替端子がLowのときの速度アンプ比例ゲインを設定します。
22	速度積分ゲイン2	・ゲイン切替端子がLowのときの速度アンプ積分ゲインを設定します。
23	位置ゲイン2	・ゲイン切替端子がLowのときの位置アンプゲインを設定します。
24	位置FFゲイン2	・ゲイン切替端子がLowのときの位置フィードフォワードゲインを設定します。
25	前進方向電流リミット2	・ゲイン切替端子がLowのときの前進時電流リミット値を設定します。 ×0.1A単位で設定します。3Aに設定する場合は30を入力します。
26	後退方向電流リミット2	・ゲイン切替端子がLowのときの後退時電流リミット値を設定します。 ×0.1A単位で設定します。3Aに設定する場合は30を入力します。
27, 28	速度リミット2	・ゲイン切替端子がLowのときのモータ速度リミットを設定します。 ・PRMNo5=0で回転モータ設定時 ... モータ回転数[rpm]で入力してください。 ・PRMNo5=1でリニアモータ設定時 ... モータ速度[mm/sec]で入力してください。
29	ゲインLow時ゲイン2	・ゲイン切替端子がLow、位置制御モード時、ゲインLow端子Low入力時の速度アンプゲインLowゲインを設定します。 位置制御、ゲインLow入力では速度アンプはこのゲインLowゲインの値を比例ゲインとした比例制御となります。

9-3-4 指令値関連

PRMNo	設定内容	説明
30	推力指令値1	・本製品では機能しません
31	推力指令値2	・本製品では機能しません
32	位置指令方式選択	・位置指令パルス入力の入力方式を選択します。 0 ... 前進パルス・後退パルス入力方式 1 ... 指令パルス・方向入力方式 2 ... 2相パルス入力方式

9-3-5 原点出し関連

本ドライバの原点出し開始入力ONでスタートする原点出し動作の各種設定項目です。

PRMNo	設定内容	説明
40	原点出し方式切替	・原点出し機能の原点出し方式を設定します。 0 ... Aタイプ（後退リミット後、リミット解除まで前進、Z相エッジ） 1 ... Bタイプ（後退リミット後、リミット解除まで前進）
41, 42	原点出し送り速度	・原点出しモード中のモータ送り速度を設定します。 ・PRMNo5=0で回転モータ設定時 ... モータ回転数[rpm]で入力してください。 ・PRMNo5=1でリニアモータ設定時 ... モータ速度[mm/sec]で入力してください。
43	原点出し開始方向設定	・リニアアクチュエータ用モータドライバとしては設定無効です。
44	原点出しタイムアウト時間設定	・Z相原点出し方式の場合の原点出しタイムアウト時間を設定します。 単位は秒です。20を入力するとタイムアウト時間は20秒です。

9-3-6 リミットセンサ関連

本ドライバのリミットセンサ入力およびリミット出力の論理設定を変えることができます。下図のようにHigh またはLow のチェックボックスをクリックすることでリミットセンサの入力論理およびリミット出力の出力論理を変えることができます。

他のパラメータと同様、E2PROM へ保存をクリックすることでモータドライバ本体に記憶させます。



10. 運転

10-1. 運転前の点検

- (1) 配線に誤りはありませんか。
特にコネクタCN1、CN2、CN3の誤接続、カシメの緩みはありませんか。
CN3のLSR入力は接続されておりますか。(必ず接続してください。)
- (2) 入力電源は定格通りですか。
- (3) 電線くずなどで短絡されている場所はありませんか。
- (4) ネジ、端子などが緩んでいませんか。また、コネクタは確実に接続されていますか。
- (5) アクチュエータ接続のケーブルが短絡・地絡していませんか。

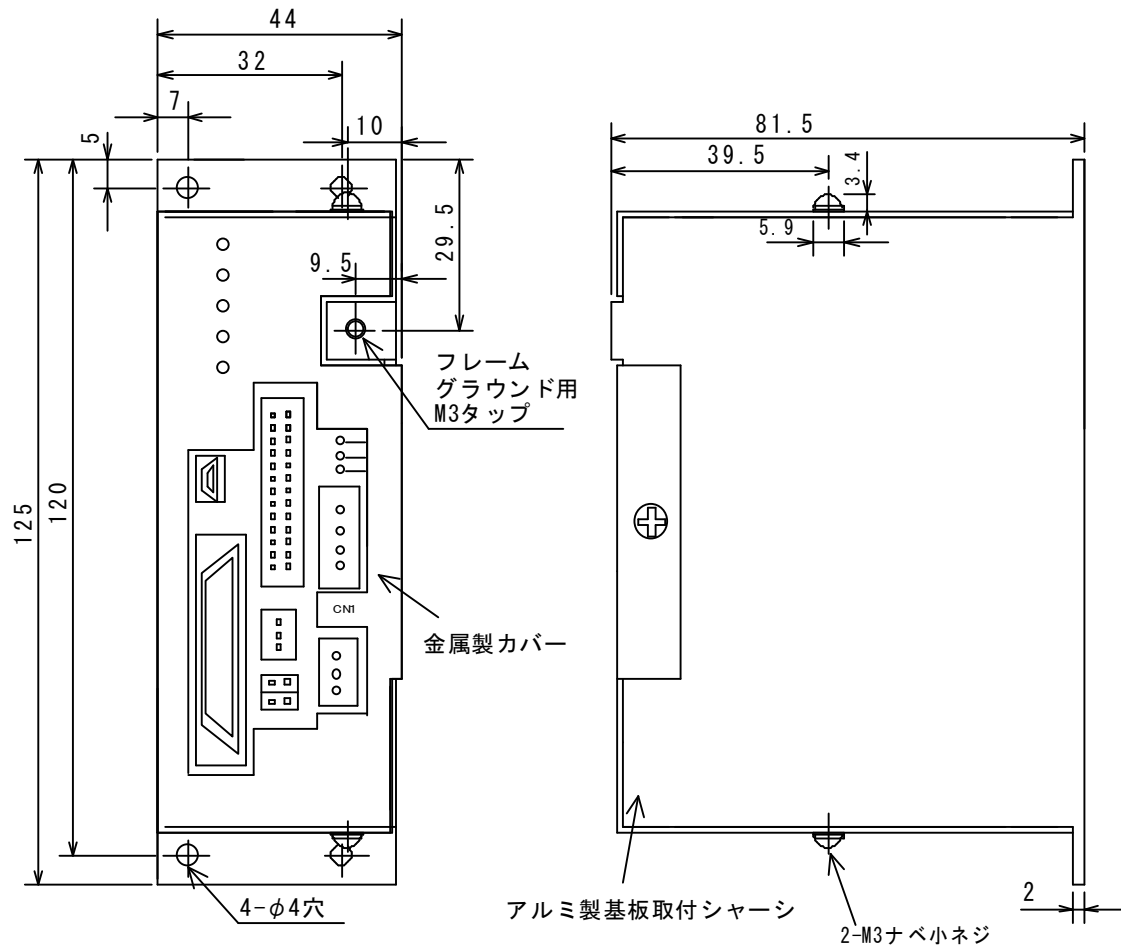
10-2. 試運転

- (1) 安全のためにまず次の作業を行ってください。
 - ・アクチュエータのロッドには何もついてない状態にしてください
 - ・アクチュエータが反動で動かないように必ず固定してください。
- (2) 7-2-4項を参考にコネクタCN3の入力信号を結線し外部フォトプラ用電源(DC24V)を印加してください。
- (3) ドライバの電源を投入してください。このときドライバ上のLED(PWR)が点灯することを確認してください。
- (4) サーボON入力を入れてください。これによりドライバ上のLED(RDY)が点灯しモータはサーボロックします。
- (5) 前進パルスを入力してください。
 - ・出荷時ロッドは引き込んだ状態になっておりますので、後退パルスを入力しますとすぐにLSRがONして停止します。
 - ・アクチュエータの最大速度を越えないようにご注意ください。

1 1. 仕様

項目		仕様
型番		LAD-01D-012
基本仕様	モータ用電源入力	24V±10% (電流容量1~3A)
	制御I/O用電源入力	24V±10%
	使用環境	温度0℃~50℃、湿度10%~80% (結露、氷結なきこと)
	保存環境	温度-20℃~85℃、湿度10%~80% (結露、氷結なきこと)
	モータ駆動回路制御方式	3相正弦波PWM方式
	フィードバック	インクリメンタルエンコーダ(ラインドライバ) φA、φ/A、φB、φ/B、φZ、φ/Z ホールセンサ(ラインドライバ) φU、φ/U、φV、φ/V、φW、φ/W
	モータ制御モード	位置制御
	制御I/O回路方式	エンコーダモニタ出力はラインドライバによる差動出力 他はフォトカプラにより内部回路と絶縁
入力信号	指令入力方式	パルス列入力方式 ・パルス・方向入力方式 ・前進・後退パルス入力方式 ・2相パルス入力方式 から選択可能
	その他入力信号	サーボON、ゲインLOW、ゲイン切換信号、アラームリセット、 偏差カウンタクリア、原点出し開始、非常停止、前進禁止、 後退禁止
出力信号	出力信号	アラーム、インポジション、前進禁止中、後退禁止中、 原点出し終了、レディ
	エンコーダモニタ出力信号	A、B、Z相 ラインドライバによる差動出力
機能	エンコーダ逓倍	×4固定
	指令パルス逓倍	なし(2相パルス入力方式は×4逓倍固定)
	通信機能	USBによりパソコンと接続
	制御パラメータ	通信機能により設定可能 SAVE命令実行により内部E2PROMへの記憶可能
	表示LED	パワーON、インポジション、アラーム、原点出し終了、レディ
	アラームLED点灯要因	ドライバオーバーヒート、フルトルク、過電圧、ホールセンサ エラー、エンコーダ異常、フルカウント
製品重量		約380g

1 2. 外形寸法図



1 3. 保証範囲

- (1) 納入後 1 年以内にお客様での取扱方法に誤りがなく故障した場合、弊社への持ち込み又は荷物での発送に限り無償保証いたします。修理には多少の日数を要しますのでご了承ください。
- (2) ドライバがお客様での取扱ミスにより故障した場合、又はいかなる故障でも納入後 1 年間を経過したものにつきましては有償修理とさせていただきます。その際も前記同様弊社への持ち込み又は荷物での発送に限り修理いたします。
修理には多少の日数を要するため重要なシステムに導入される場合は予備品の購入をご検討頂きますようお願い申し上げます。
- (3) 弊社へ発送される場合にはクッション材を充分に入れてできるだけ製品に外部の振動が伝わらないように梱包してください。

1 4. 変更履歴

・ Ver1.0 から Ver1.1 への変更点

- ① P19 表内の信号名、P24、OP24、P0 に対して電源入力である旨を明示的に記載変更。
- ② P20、8-1-3 項オープンコレクタ方式の接続図の誤記修正。
- ③ P23、8-2-1 項表中にフルカウントのしきい値を追記
- ④ P24、8-5 項に LSR 原点出しモード時の注意事項を追記
- ⑤ P28、11 項表中の湿度の項目に「結露、氷結なきこと」を追記

・ Ver1.1 から Ver1.2 への変更点

- ① P22、3-1-4 (3) 項の表中の誤記訂正
- ② P24、8-5 項の原点出し方式変更
- ③ P27、9-3-5 項の表中の記載変更
- ④ P28、11 項表中の出力信号の項目に「レディ」を追加

・ Ver1.2 から Ver1.3 への変更点

- ① P16、7-1 項の接続図、エンコーダモニタ Z 相の+, - が逆のため修正
- ② P18、7-2-4 項の配線図、エンコーダモニタ Z 相の+, - が逆のため修正
- ③ P20、8-1-1 項の表、エンコーダモニタ Z 相の+, - が逆のため修正

・ Ver1.3 から Ver1.4 への変更点

- ① P8、1-1 項の標準付属品、CN3 コネクタカバーを 10336-42F0-008 から 10336-52F0-008 に変更
- ② P28、9-3-6 項としてリミットセンサ設定に関する記述を追加

・ Ver1.4 から Ver1.5 への変更点

誤操作によるリニアアクチュエータ損傷の危険性があるため、制御モード切替端子による推力制御モードを廃止。

- ① P8 1-2 特徴から推力制御モードに関する記載を削除
- ② P16 7-1 接続図の/TRQ を削除
- ③ P18 7-2-4 コネクタ CN3 の配線から/TRQ を削除
- ④ P20 8-1-1 入出力信号詳細から/TRQ を削除
- ⑤ P23 8-1-4 (3) 制御モード切替端子/TRQ 廃止に伴う記述変更
- ⑥ P27 9-3-4 指令値関連の推力指令 1、2 の説明を変更
- ⑦ P30 11 仕様の入力信号から制御モード切替を削除
- ⑧ P31 12 外形寸法図のフレームグラウンドタップの寸法誤記訂正
- ⑨ P31 12 外形寸法図の M3 取付けネジが未記載であったので記載しました。

・ Ver1.5 から Ver1.6 への変更点

- ① P25 8-4 チェック端子の説明に誤記があったため訂正
- ② P30 11 仕様のモータ制御モードに誤記があったため訂正

・ Ver1.6 から Ver1.7 への変更点

- ① P8 1-1 表中の CN4 用ハウジング型式訂正
- ② P8 1-1 表中の CN4 用ピンコンタクト数量訂正
- ③ P16 7-1 接続図の EZM+および EZM-の極性が実体と異なるため訂正
- ④ P18 7-2-4 配線図の/LSFM および/LSRM に出力論理の記載を修正
- ⑤ P18 7-2-4 配線図で EZM+および EZM-の極性が実体と異なるため訂正
- ⑥ P20 8-1-1 表中の NO. 11~14 項、説明に誤記があったため訂正
- ⑦ P20 8-1-1 表中の/GLOW の推力制御モード機能がないため削除
- ⑧ P20 8-1-1 表中の EZM+および EZM-の極性が実体と異なるため訂正
- ⑨ P21 8-1-2 入出力回路の出 1 のエミッタ端子がフォトカプラ電源 0V (P0) であることを明記
- ⑩ P22, 23 8-1-4 入出力インターフェースの (1) 指令入力で各指令方式のタイミングチャート図をオープンコレクタ方式および差動ラインドライバ方式での記載に変更
- ⑪ P26 8-3 表中の ALM 説明に誤記があったため訂正