



# ジョグ運転用入力信号付 ステップモータコントローラ

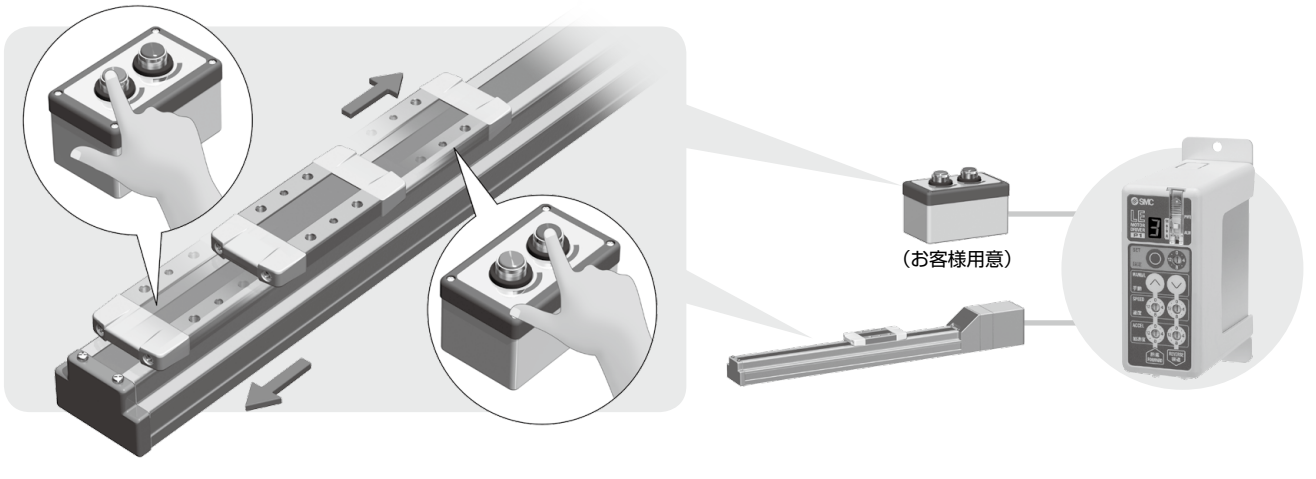


## ■ 平行入力信号でジョグ運転が可能

前面のボタンでしかできなかったジョグ運転が、  
入力信号のON・OFFで可能。

※動作指示には入力信号「JOG+」「JOG-」を使用

**用途例** アクチュエータの動きを確認しながら、ボタン操作で送り量を調整したいアプリケーションに最適です。



### 仕様

型式	LECP1□-□-XB182	
制御対象モータ	ステップモータ(サーボDC24V)	
電源仕様	電源電圧: DC24V±10% 注) [モータ動力電源、制御電源、停止、ロック解除含む]	
平行入力	入力点数6点(フォトカプラ絶縁)	
平行出力	出力点数6点(フォトカプラ絶縁)	
機能	位置決め点数	2点
	ジョグ入力	○
使用温度範囲[°C]	0~40(凍結なきこと)	
使用湿度範囲[%RH]	90以下(結露なきこと)	
保存温度範囲[°C]	-10~60(凍結なきこと)	
保存湿度範囲[%RH]	90以下(結露なきこと)	
質量[g]	130(ねじ取付形)	150(DINレール取付形)

注) 消費電力につきましては各アクチュエータにより異なります。  
アクチュエータ仕様をご確認ください。

記載のない仕様は標準品と同様です。WEBカタログをご覧ください。



### 制御タイミングチャート

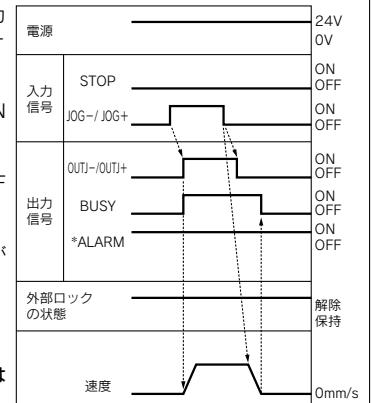
ジョグ運転

- 手順 -

- ①アラームの発生がなく(ALARM出力ON)、STOP入力OFFの時、JOG-入力もしくはJOG+入力をONします。
- ②OUTJ-出力もしくはOUTJ+出力がONし、移動開始。BUSY出力がONします。
- ③JOG-入力もしくはJOG+入力をOFFします。
- ④OUTJ-出力もしくはOUTJ+出力がOFFし、減速を開始します。
- ⑤停止し、BUSY出力がOFFします。

※JOG-入力とJOG+入力の同時ONは不可です。

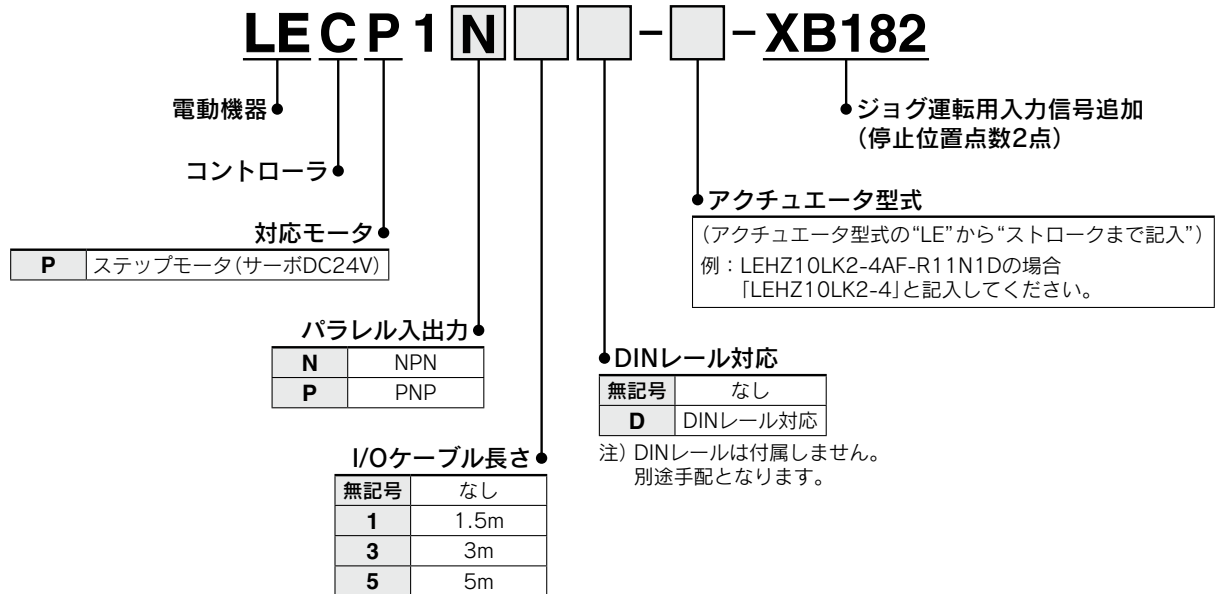
- タイミングチャート -



※[\*ALARM]は、負論理表記とします。

# LECP1-XB182

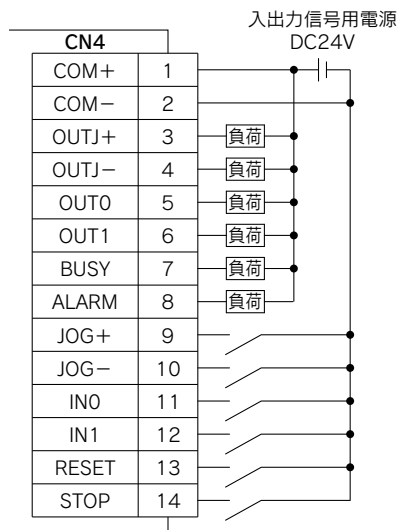




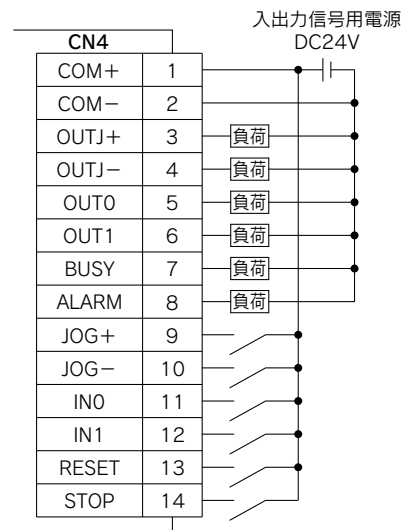
### 配線例

**パラレルI/Oコネクタ：CN4** ※PLC等とCN4パラレルI/Oコネクタに接続の際は、I/Oケーブル(LEC-CK4-[ ])をご使用ください。  
 ※コントローラのパラレル入出力仕様(NPN、PNP仕様)によって配線が異なります。

#### ■NPN仕様

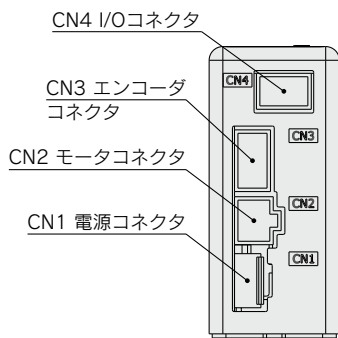
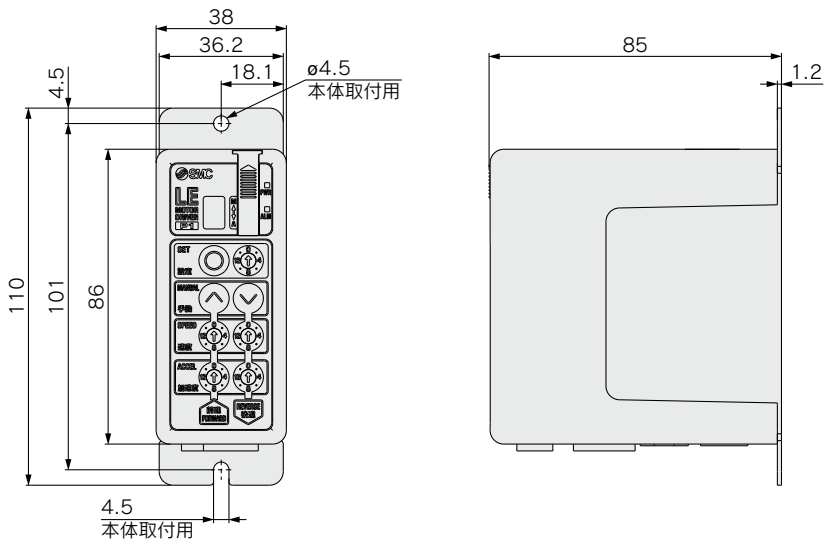


#### ■PNP仕様

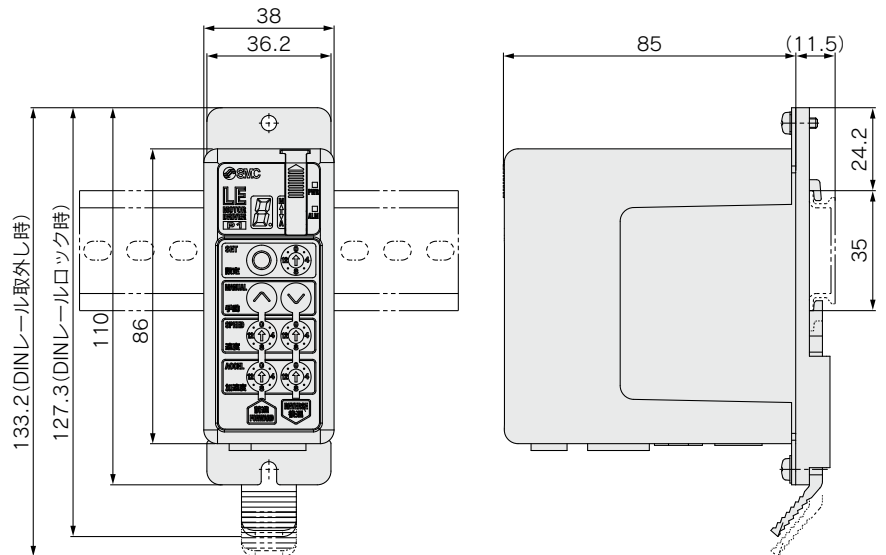


## 外形寸法図

### ねじ取付 (LEC□1□□-□□-XB182)




### DINレール取付 (LEC□1□□D-□□-XB182)



## ⚠ 注意

- ① ジョグ動作は、装置調整や保守点検時の動作確認を主たる目的として用意されている機能です。  
ジョグ動作中は、動作に関するアラームを検出いたしません。  
そのため、装置の自動運転等での使用は推奨いたしません。
- ② ジョグ動作にて電動アクチュエータの稼働部を衝突させると、電動アクチュエータの故障が発生する恐れがあります。  
衝突させないように十分に安全を確認して使用ください。

 **安全に関するご注意** | ご使用の際は「SMC製品取扱い注意事項」(M-03-3)および「取扱説明書」をご確認のうえ、正しくお使いください。