

機器システム部材

セールス & テクニカルニュース

No. 11-005
2011年6月発行

表 題 MR-H□A(N) サーボリニューアル置換えの手引き誤記修正のお知らせ

適用機種 MR-H□A(N) サーボリニューアル

平素は 弊社製品に対し格別のご愛顧を賜わり厚く御礼申し上げます。
このたび、下記置換えの手引きの記載に一部誤りがございましたので、謹んでお詫び申し上げますと共に、以下の通り、内容を訂正いたしますので、何卒宜しくお願ひ申し上げます。

記

1. 対象資料

項目	文書番号	改定番号
MELSERVO-H□A(N)シリーズからMR-H□A(N)リニューアルツールを使用した置換えの手引き	X903090601	Ver.B
		Ver.C

2. 修正内容

(1) モータタイプ設定値

一次置換え時の既設モータ「HA-MH73、HA-SH102」の設定値修正

記載箇所	対象パラメータNo	既設モータ	修正前	修正後
5.3節 表1-1 MR-J3-□A	PA18	HA-MH73	FF73	F073
		HA-SH102	FF10	F102

<注意事項>

修正前の設定値にてパラメータ設定するとアラーム「AL. 1A」が発生しますのでご注意ください。

(2)インポジション範囲設定

2次／一括置換え時の設定値追加

記載箇所	対象パラメータNo	追加内容																																													
5.3節 表1-4 MR-J3-□A	PA10	<p>(1) 1次置換えの場合</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>形名</th> <th>MR-H</th> <th></th> <th colspan="2">MR-J3-□A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>パラメータNo</td> <td>6</td> <td>→</td> <td>PC24</td> <td>PA10</td> </tr> <tr> <td>設定値</td> <td>N</td> <td></td> <td>□□□1</td> <td>N</td> </tr> </tbody> </table> <p>※PA10にはMR-Hと同様の値を設定ください。</p> <p>(2) 2次／一括置換えの場合 既設モータによって設定値が異なります。下記のとおり設定ください。MR-H設定値に定数をかけて設定ください。</p> <p>①既設モータがHA-MH,HA-FH,HC-KF, HC-MF,HA-FF,HC-UF3000r/minの場合</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>形名</th> <th>MR-H</th> <th></th> <th colspan="2">MR-J3-□A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>パラメータNo</td> <td>6</td> <td>→</td> <td>PC24</td> <td>PA10</td> </tr> <tr> <td>設定値</td> <td>N</td> <td></td> <td>□□□1</td> <td>N×32</td> </tr> </tbody> </table> <p>※PA10にはMR-H設定値の32倍を設定ください。</p> <p>②既設モータがHA-SH,HA-LH,HA-UH, HC-SF,HC-RF,HC-UF2000r/minの場合</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>形名</th> <th>MR-H</th> <th></th> <th colspan="2">MR-J3-□A</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>パラメータNo</td> <td>6</td> <td>→</td> <td>PC24</td> <td>PA10</td> </tr> <tr> <td>設定値</td> <td>N</td> <td></td> <td>□□□1</td> <td>N×16</td> </tr> </tbody> </table> <p>※PA10にはMR-H設定値の16倍を設定ください。</p>	形名	MR-H		MR-J3-□A		パラメータNo	6	→	PC24	PA10	設定値	N		□□□1	N	形名	MR-H		MR-J3-□A		パラメータNo	6	→	PC24	PA10	設定値	N		□□□1	N×32	形名	MR-H		MR-J3-□A		パラメータNo	6	→	PC24	PA10	設定値	N		□□□1	N×16
形名	MR-H		MR-J3-□A																																												
パラメータNo	6	→	PC24	PA10																																											
設定値	N		□□□1	N																																											
形名	MR-H		MR-J3-□A																																												
パラメータNo	6	→	PC24	PA10																																											
設定値	N		□□□1	N×32																																											
形名	MR-H		MR-J3-□A																																												
パラメータNo	6	→	PC24	PA10																																											
設定値	N		□□□1	N×16																																											

<注意事項>

修正前の設定値にてパラメータ設定すると位置ズレが発生する場合がありますのでご注意ください。

(3)パルス列フィルタ選択設定

指令パルス入力方式によって設定値を修正

記載箇所	対象パラメータNo	修正前	修正後
5.3節 表1-10 MR-J3-□A	PA13	□6□□	・差動ラインドライバ方式入力の場合・・・□1□□ ・オープンコレクタ方式入力の場合・・・□2□□

<注意事項>

修正前の設定値にてパラメータ設定すると位置ズレが発生する場合がありますのでご注意ください。

3. 変更時期

(1)2011年5月発行の改定版 Ver. Dより実施いたしました。

(2)弊社ホームページのMR-H□A(N)サーボリニューアル置換えの手引きダウンロードデータは更新済みです。