## 三菱 汎用 ACサーボ用 MR-H口A(N)リニューアルツール

# MELSER VO-H口A(N)シリーズから MR-H口A(N)リニューアルツールを使用した 置換えの手引き

このたびは、当社の MR-H□A(N)リニューアルツール(以下:リニューアルツール)をお買い上げいただき誠にありがとうございます。

リニューアルツールを正しく安全にお使いいただくため、ご使用前に本書をよくお読みいただき、リニューアルツールの機能・性能を十分ご理解のうえ、正しくご使用くださるようお願いいたします。

#### ご注意

- 1. 許可なく、本書の無断転載をしないでください。
- 2. 記載事項は、お断りなく変更することがありますので、ご了承ください。
- 3. 本リニューアルキットを使用した場合においても、機能によっては MR-H□A(N)サーボの機能を 100%互換できない場合がありますのでご注意ください。
- 4. 位置決めユニット(形名: AD75P)、高速カウンタ(形名: AD61)等をご使用の場合、 既設状況によってはノイズ対策のため既設配線の変更が必要になる場合があります。



## ◆ 安全上のご注意

## (ご使用前に必ずお読みください)

本製品のご使用に際しては、本書および本書で紹介している関連マニュアルをよくお読みいだだくと共に、安全に対して十分に注意を払って正しい取扱いをしていただくようお願いいたします。 本書で示す注意事項は、本製品に関するもののみについて記載したものです。

この◆安全上のご注意では、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。

## <u></u> 危険

取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。

## <u>注意</u>

取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傷だけの発生が 想定される場合。

本書は必要なときに読めるよう大切に保管すると共に、必ず最終ユーザまでお届けいただくようお願いいたします。

#### 1. 感電防止のために

## **危険**

- ●リニューアルツールは、確実に接地工事を行ってください。
- ●配線作業や点検は専門の技術者が行ってください。
- ●リニューアルツールは、据え付けてから配線してください。感電の原因になります。
- ●濡れた手でスイッチ操作しないでください。感電の原因になります。
- ●ケーブルは傷つけたり、無理なストレスをかけたり、重いものを載せたり、挟み込んだりしないでください。感電の原因になります。
- ●リニューアルツールの端子台カバーをはずしての運転は行わないでください。高電圧の端子および充電部が露出していますので感電の原因になります。

#### 2. 火災防止のために

## / 注意

- ●リニューアルツールは、不燃物に取り付けてください。可燃物への直接取付け、または可燃物近くへの取付けは、火災の原因になります。
- ●主回路電源には必ず電磁接触器を接続して、電源を遮断できる構成にしてください。リニューアルツールが故障した場合、電磁接触器が接続されていないと、大電流が流れ続けて火災の原因になります。
- ●回生抵抗器を使用する場合は、異常信号で電源を遮断してください。回生トランジスタの故障などにより、回生抵抗器が異常過熱し火災の原因になります。

#### 3. 傷害防止のために

## / 注意

- ●各端子には本書に決められた電圧以外は印加しないでください。破裂・破損などの原因になります。
- ●端子接続を間違えないでください。破裂・破損などの原因になります。
- ●極性(+・-)を間違えないでください。破裂・破損などの原因になります。
- ●通電中や電源遮断後のしばらくのあいだは、リニューアルツールが高温になる場合があります ので、誤って手や部品(ケーブルなど)が触れないよう、カバーを設けるなどの安全対策を施し てください。火傷や部品損傷の原因になります。
- ●運転中、サーボモータの回転部には絶対に触れないでください。けがの原因になります。

#### 4. 諸注意事項

次の注意事項につきましても十分留意ください。取扱いを誤った場合には故障・けが・感電などの 原因になります。

(1) 運搬・据付けについて

## **注意**

- ●製品の重量に応じて、正しい方法で運搬してください。
- ●制限以上の多段積みはおやめください。
- ●据付けは、重量に耐えうる所に、本書に従って取り付けてください。
- ●上にのったり、重いものを載せたりしないでください。
- ●取り付け方向は必ずお守りください。
- ●リニューアルツールと制御盤内面、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。
- ●損傷、部品が欠けているリニューアルツールを据え付け、運転しないでください。
- ●リニューアルツール内部にねじ・金属片などの導電性異物や油などの可燃性異物が混入しないようにしてください。
- ●リニューアルツールは精密機器なので、落下させたり、強い衝撃を与えないようにしてください。
- ●下記の環境条件で保管・ご使用ください。

環境		条件		
田田沿舟	運転	0℃~+55℃(凍結のないこと)		
周囲温度	保存	-20℃~+65℃(凍結のないこと)		
周囲湿度	運転	90%RH 以下(結露のないこと)		
<b>问</b> 西亚及	保存	90%間以下(福路のないこと)		
雰囲気	=	屋内(直射日光が当たらないこと)		
分四分	<b>&lt;</b> 1	腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと。		
標高		海抜 1000m 以下		
振動		5.9m/s²以下		

●運転中に誤ってサーボモータの回転部に触れないよう、カバーを設けるなどの安全対策を施してください。

#### (2)配線について

## ⚠ 危険

- ●配線作業は、必ず電源を外部にて全相遮断してから行ってください。全相遮断しないと、感電あるいは製品の損傷の恐れがあります。
- ●配線作業後、通電・運転を行う場合は、必ず製品に付属の端子台カバーを取り付けてください。 端子台カバーを取り付けないと、感電の恐れがあります。
- ●サーボアンプ主回路電源が入っている場合にチャージランプが点灯します。チャージランプ点 灯中は電線のつなぎ換えなどを行なわないでください。

## **注意**

●配線は正しく確実に行ってください。リニューアルツールの暴走の原因になります。

#### (3) 試運転・調整について

## **/** 注意

●運転前にサーボアンプ各パラメータの確認・調整を行ってください。機械によっては予期しない動作になる場合があります。

#### (4) 使用方法について

## / 注意

- ●即時に運転停止し、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。
- ●分解修理を行わないでください。
- ●改造は行わないでください。
- ●ノイズフィルタなどにより電磁障害の影響を小さくしてください。リニューアルツールの近く で使用されている電子機器に電磁障害を与える恐れがあります。
- ●サーボモータとサーボアンプおよびリニューアルツールは指定された組合せでご使用ください。
- ●リニューアルツールを焼却や分解しますと有毒ガスが発生する場合がありますので、焼却や分解をしないでください。

#### (5) 異常時の処置について

## / 注意

- ●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解除後、再運転してください。
- ●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)。

#### (6)保守点検について

## / 注意

- ●通電中に端子に触れないでください。感電の原因になります。
- ●清掃、端子ねじの増し締めは、必ず電源を外部にて全相遮断してから行ってください。全相遮断しないと、感電の恐れがあります。ねじを締め過ぎると、ねじや端子台の破損による落下、 短絡、誤動作の原因になります。
- ●サーボアンプ主回路電源が入っている場合にチャージランプが点灯します。チャージランプ点 灯中は電線のつなぎ換えなどを行なわないでください。

#### (7)一般的注意事項

●本書に記載されているすべての図解は、細部を説明するためにカバーまたは安全のための遮断物を外した状態で描かれている場合がありますので、製品を運転するときは必ず規定どおりのカバーや遮断物を元どおりに戻し、本書に従って運転してください。

#### ● 廃棄物の処理について ●

本製品が廃棄されるときには、以下に示す2つの法律の適用を受け、それぞれの法規ごとの配慮が必要となります。

- 1. 資源の有効な利用の促進に関する法律(通称:資源有効利用促進法)における必要事項
  - (1) 不要となった本製品は、できる限り再生資源化をお願いします。
  - (2) 再生資源化では、鉄くず、電気部品などに分割してスクラップ業者に売却されることが多いため、 必要に応じて分割し、それぞれ適正な業者に売却されることを推奨します。
- 2. 廃棄物の処理および清掃に関する法律(通称:廃棄物処理清掃法)における必要事項
  - (1) 不要となった本製品は前 1 項の再生資源化売却などを行い、廃棄物の減量に努められることを推 奨します。
  - (2) 不要となった本製品が売却できずこれを廃棄する場合は、同法の産業廃棄物に該当します。
  - (3) 産業廃棄物は、同法の許可を受けた産業廃棄物処理業者に処理を委託し、マニフェスト管理などを含め、適正な処置をする必要があります。

#### ≪マニュアルについて≫

初めて  $MR-H\square A(N)$  リニューアルツールをお使いいただく場合、本書と三菱電機(株)発行のサーボアンプ技術資料集が必要です。必ずご準備の上、 $MR-H\square A(N)$  リニューアルツールを安全にご使用ください。

#### 関連マニュアル

マニュアル名称	マニュアル番号
三菱汎用 AC サーボ MELSERVO-J3 シリーズ   汎用インタフェース サーボアンプ技術資料集	SH(名)030037

## 目 次

第1章	機能と構成	1 – 1
1.1	概要	. 1-1
1.2	特長	. 1-1
	機能比較	
1.4	リニューアルツール製品名称	. 1-5
1.5	リニューアルツール構成	. 1-6
	リニューアルツール製品一覧	
1.7	<u>リニューアルツール形名の構成</u>	. 1-7
第2章	MR-H□A(N)リニューアルツールの選定	2-1
2.1		. 2-1
2.2	置換え時の注意事項	. 2-1
2.3	製品の選定	. 2-2
2.	3.1 1次置換えメニュー	. 2-2
2.	3.2 2次置換えメニュー	. 2-2
2.	3.3 一括置換えメニュー	. 2-2
	置換え組合せ表	
2.	4.1 サーボアンプとサーボモータの選定	. 2-3
2.	4.2 リニューアルツール選定	. 2-9
2.5	リニューアルツール接続図	2-25
2.6	仕様	2-36
2.	6. 1 標準仕様	2-36
2.	6.2 端子台仕様	2-36
2.	6.3 インタフェース仕様	2-37
2.	6.4 サーボアンプのイニシャライズ時間	2-38
2.	6.5 Z相パルスの幅について(1次置換え時)	2-39
2.7	オプション・周辺機器使用時の注意	
		2-4 1
2.	7. 1 回生オプション	2-41
2. 第3章 3.1	7. 1 回生オプション	3-1
2. 第3章 3.1	7. 1 回生オプション	3-1
2. 第3章 3.1 3.2	7. 1 回生オプション	3-1 . 3-1 . 3-2
2. 第3章 3.1 3.2 3.3	7. 1 回生オプション	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3
2. 第3章 3.1 3.2 3.3	7. 1 回生オプション	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.	<ul> <li>7. 1 回生オプション.</li> <li>MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法.</li> <li>置換え手順.</li> <li>梱包品の確認.</li> <li>リニューアルキットの置換え作業.</li> <li>3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択.</li> <li>3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ).</li> <li>3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業.</li> </ul>	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3. 3.	<ul> <li>7. 1 回生オプション.</li> <li>MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法.</li> <li>置換え手順.</li> <li>梱包品の確認.</li> <li>リニューアルキットの置換え作業.</li> <li>3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択.</li> <li>3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ)</li> <li>3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業.</li> <li>3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業.</li> </ul>	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3. 3. 3.	<ul> <li>7.1 回生オプション.</li> <li>MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法.</li> <li>置換え手順.</li> <li>梱包品の確認.</li> <li>リニューアルキットの置換え作業.</li> <li>3.1 制御モードおよび指令パルス列の選択.</li> <li>3.2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ).</li> <li>3.3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業.</li> <li>3.4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業.</li> <li>3.5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業.</li> </ul>	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3. 3. 3. 3.	7. 1 回生オプション.  MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法.  置換え手順.  梱包品の確認. リニューアルキットの置換え作業. 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択. 3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ). 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業. 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業. 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業. ケーブルの組合せ.	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章	7. 1 回生オプション.  MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法  置換え手順  梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業  3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択  3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ)  3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業  3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業  3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業  ケーブルの組合せ  立上げ	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章	<ul> <li>7.1 回生オプション.</li> <li>MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法.</li> <li>置換え手順.</li> <li>梱包品の確認.</li> <li>リニューアルキットの置換え作業.</li> <li>3.1 制御モードおよび指令パルス列の選択.</li> <li>3.2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ).</li> <li>3.3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業.</li> <li>3.4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業.</li> <li>3.5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業.</li> </ul>	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1	7. 1 回生オプション.  MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法  置換え手順  梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業  3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択  3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ)  3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業  3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業  3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業  ケーブルの組合せ  立上げ	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1 . 4-1
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3. 3. 3.4 第4章 4.1 4.1	7. 1 回生オプション  MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法. 置換え手順. 梱包品の確認. リニューアルキットの置換え作業. 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択. 3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業. 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業. 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業. ケーブルの組合せ. 立上げ. 初めて電源を投入する場合.	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1 4.2	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順. 梱包品の確認. リニューアルキットの置換え作業 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択. 3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業 ケーブルの組合せ. 立上げ 初めて電源を投入する場合 1. 1 立上げの手順 1. 2 周辺環境 パラメータの設定	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1 4.2 4.2	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順・ 梱包品の確認・ リニューアルキットの置換え作業・ 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択・ 3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業・ 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業・ 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業・ケーブルの組合せ・ 立上げ・ 初めて電源を投入する場合・ 1. 1 立上げの手順・ 1. 2 周辺環境・パラメータの設定・ 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ・	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1 4.2 4.4	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順・ 梱包品の確認・リニューアルキットの置換え作業・ 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択・ 3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業・ 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業・ 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業・ ケーブルの組合せ・ 立上げ・ 初めて電源を投入する場合・ 1. 1 立上げの手順・ 1. 2 周辺環境・パラメータの設定・ 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ・ 2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ・	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-3
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1 4.2 4.2 4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4.4	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順 梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択 3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業 ケーブルの組合せ 立上げ 初めて電源を投入する場合 1. 1 立上げの手順 1. 2 周辺環境 パラメータの設定 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ 2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ 2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-21 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-3 . 4-5
2. 第3章 3.1 3.2 3.3 3.3 3.4 第4章 4.1 4.2 4.2 4.3	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順 梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択 3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業 ケーブルの組合せ 立上げ 初めて電源を投入する場合 1. 1 立上げの手順 1. 2 周辺環境 パラメータの設定 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ 2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ 2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ 長距離配線でケーブル長が 50m を超える検出器ケーブル使用の場合	3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-5 . 4-6
2.         第3章         3.1         3.3         3.3         3.4         第4章         4.1         4.2         4.4         4.3         4.4	7. 1 回生オプション  MR-H□A (N) リニューアルツールの置換え方法  置換え手順  梱包品の確認  リニューアルキットの置換え作業  3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択  3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ)  3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業  3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業  3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業  ケーブルの組合せ  立上げ  初めて電源を投入する場合  1. 1 立上げの手順  1. 2 周辺環境 パラメータの設定  2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ  2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ  2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ  長距離配線でケーブル長が 50m を超える検出器ケーブル使用の場合 立上げ時のトラブルシューティング	3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-3 . 4-5 . 4-6 . 4-7
2.         第3章         3.1         3.3         3.3         3.4         第4章         4.1         4.2         4.4         4.3         4.4	7. 1 回生オプション  MR-H□A (N) リニューアルツールの置換え方法  置換え手順  梱包品の確認  リニューアルキットの置換え作業  3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択  3. 2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ)  3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業  3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業  3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業  ケーブルの組合せ  立上げ  初めて電源を投入する場合  1. 1 立上げの手順  1. 2 周辺環境 パラメータの設定  2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ  2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ  2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ  長距離配線でケーブル長が 50m を超える検出器ケーブル使用の場合 立上げ時のトラブルシューティング	3-1 . 3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-3 . 4-5 . 4-6 . 4-7
2.       第3:1233:3:3:3:3:3:3:4       第4:14:4:4:4:4:4:4:4:3       4:24:4:4:3       4:34:\$\frac{1}{3}\$	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順 梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択 3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業 ケーブルの組合せ 立上げ 初めて電源を投入する場合 1. 1 立上げの手順 1. 2 周辺環境 パラメータの設定 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ 2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ 2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ 長距離配線でケーブル長が 50m を超える検出器ケーブル使用の場合	3-1 . 3-2 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-5 . 4-6 . 4-7
2.       第3       3.1       3.3       3.4       第4       4.4       4.4       4.4       4.5       5.1	7. 1 回生オプション MR-H□A(N)リニューアルツールの置換え方法 置換え手順 梱包品の確認 リニューアルキットの置換え作業 3. 1 制御モードおよび指令パルス列の選択 3. 2 PC、TL信号の選択(速度制御モードのみ) 3. 3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業 3. 4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業 3. 5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業 ケーブルの組合せ 立上げ 初めて電源を投入する場合 1. 1 立上げの手順 1. 2 周辺環境 パラメータの設定 2. 1 1次置換え時に変更するパラメータ 2. 2 2次置換え時に変更するパラメータ 2. 3 一括置換え時に変更するパラメータ 長距離配線でケーブル長が50mを超える検出器ケーブル使用の場合 立上げ時のトラブルシューティング パラメータ	3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-3 . 4-5 . 4-6 . 4-7 5-1
2.第3.1233.333.333.4章第4.14.24.43章4.24.43章5.55.55	MR-H□A (N) リニューアルツールの置換え方法   置換え手順   梱包品の確認   リニューアルキットの置換え作業   3.1 制御モードおよび指令パルス列の選択   3.2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ)   3.3 SC-HAJ3KT06K~3K 組立作業   3.4 SC-HAJ3KT5K、7K 組立作業   3.5 SC-HAJ3K11K、15K、22K 組立作業   立上げ	3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-5 . 4-6 . 4-7 5-1 . 5-1 . 5-2
2.       第3:1233333333333333333333333333333333333	7. 1 回生オプション	3-1 . 3-2 . 3-3 . 3-4 . 3-9 3-15 3-27 4-1 . 4-1 . 4-1 . 4-2 . 4-2 . 4-2 . 4-5 . 4-6 . 4-7 5-1 . 5-1 . 5-2 . 5-3

5.	2	MR-H□A (N) サーボアンプと MR-J3-□A サーボアンプのパラメータ対比表一覧	5-5
		パラメータ詳細説明	
第6	章	トラブルシューティング	6-1
6.	1		6-1
6.	2	ノイズ対策	6-3
第7章	章	外形寸法図	7 – 1
		リニューアルキット	
7.	2	変換ケーブル	7-8
	7.	2.1 モータ側電源変換ケーブル	7-8
	7.	2.2 モータ側エンコーダ変換ケーブル	7-9
	7.	2.3 モータ側ブレーキ変換ケーブル	-10

#### 第1章 機能と構成

#### 1.1 概要

MR-H□A(N)リニューアルツールは、ご使用中の MR-H□A(N)シリーズサーボアンプを MR-J3-□A シリーズ サーボアンプへ置換えるためのツールです。既設の取付寸法とケーブルに互換性をもたせたリニューアルキットと、MR-Hシリーズサーボモータから MR-J3 シリーズサーボモータへ置換える際に、既設ケーブルを MR-J3 シリーズサーボモータに接続できるモータ側変換ケーブルを取り揃えています。

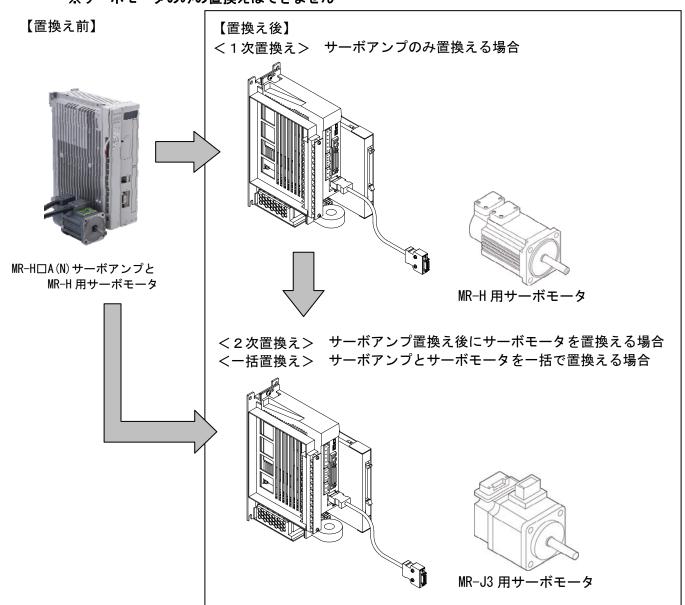
#### 1.2 特長

- ・既設のMR-HシリーズサーボモータをMR-J3-□Aシリーズサーボアンプで運転することができます。
- ・既設ケーブルをそのまま接続できるため、配線工事が短縮できます。
- ・既設の取付穴を使用してリニューアルキットを取付けることができます。
- ・リニューアルキットにスライド機構を採用することにより既設スペースを有効活用できます。(一部機種)
- ・リニューアルキットには、MR-H□A(N)シリーズサーボアンプから MR-J3-□A シリーズサーボアンプへ置換えの際に不足する機能である検出器パルスオープンコレクタ出力にも対応しています。
- ・リニューアルツールを活用することにより、1次置換えから2次置換えへ段階を踏んだリニューアルが可能となります。

1次置換え:サーボアンプのみ置換える

2次置換え:サーボアンプ置換え後にサーボモータを置換える 一括置換え:サーボアンプとサーボモータを一括で置換える

※サーボモータのみの置換えはできません



#### 1.3機能比較

#### (1)サーボアンプ

\*1:リニューアルツール使用時

	項目	MR-H□A	(N) (-UE 除く)	MR-J3-□A	リニューアルソール 使用時	互換性 (*1)	備考
	容量通	50W~22kW		50W~55kW	50W~22kW	Δ	<b>X</b> 1
	制御方式	位置/速度/トハ	ク	位置/速度/トルク	←	0	
	ダイナ ミック ブレーキ	10A(N) ~700A(N): 内蔵 11KA(N) 以上: ケ州ポプション 10, 20A(N): なし 40~700A(N): 内蔵 11KA(N) ~22KA(N): ケ州(同梱品)		10A~700A:内蔵 11KA以上:タトイサオプション	<b>←</b>	0	
	呼航			10A:なし 20~700A:内蔵 11KA~22KA:外付(同梱品)	<b>←</b>	Δ	<b>※2</b>
	制御電源	主回路電源と分離 (R1, S1)		主回路電源と分離 (L11, L21)	←	0	
	電原 <del>計</del> 接続法	端子台		- 10~350A: 挿入タイプ コネクタ - 500A~22KA: 端子台	端子台	0	
	制御記号・ モニタ信号 コネクタ	制御信号 (CN1) 1個 モニタ信号 (CN3) 1個		制御信号 (ON6) 1個 モニタ信号 (ON6) 1個 コネクタ互換生なし	制御信号 (ONI) 1個 モニタ信号 (ONI) 1個 コネクタ互換性あり	0	
		\ <del>\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\</del>	PC信号あり	PC信号なし(工場上荷時)	PC信号切替機能にて対応	Δ	<b>X</b> 3
	DI 信号	連動御み	L 信号あり	11. 信号なし(工場上荷時)	IL信号切替機能にて対応	Δ	<b>%</b> 3
サ		電子ギア4段切換(パラメータ No. 4		電子ギア4段切換え選択あり い。ラメータィニで任意書ルイ)	既强	Δ	<b>※</b> 4
サーボアンラ		SON:電際投入後、1秒以下で 出力ON		SON: 電原投入後、1.5~2 秒後 に出力ON	<b>←</b>	Δ	<b>%</b> 5
ブ		ALM:電源投入後、0.8秒以下で 出力ON		ALM: 電原投入後、1.5秒以下 で出力ON	<b>←</b>	Δ	<b>%</b> 6
	的信号	アラームコード出力 RD (ONI-49 ピン) :1 桁目 PF (ONI-24 ピン) :2 桁目 ZSP (ONI-23 ピン) :3 桁目		75-ムード出力 ACDO(INP) (ONI-24ピン) :1桁目 ACD1 (ZSP) (ONI-23ピン) :2桁目 ACD2(INP) (ONI-22ピン):3桁目	-	Δ	<i>‰</i>
		FPA, FPB:あり		FPA, FPB:なし	FPA, FPB あり	0	
			ウブレーキ出力(ALM) .3 設定時有効)	外付ダイナミックブレーキ出力(DB) (パラメータ PD15 設定時有効)	ALM→DB 切替機能にて 対応	0	<b>※</b> 13
	絶対位置 検出2元1	DI3—ABS 転送モード DI4—ABS 要求		PC-ABS 転送モード TL-ABS 要求	特较応	Δ	<b>%</b> 8
	入力 パルス列	入力		入力		0	
		VC(速度指令,制度 分解能:12bit	!(±10V)	VC(速度)	<b>←</b>	0	
	アナログ 入力	TLAP(トルク指令( 分解能:12bit	(±8V), トルク制限(+10V))	TLA(トルク制限(+10V)) TC(トルク指令(±8V)) 分解能: 10bit	<b>←</b>	Δ	<b>※14</b>
		TLAN(トルク制限-	-(-10V))あり	TLAN(トルク制限-(-10V))なし	<b>←</b>	×	<b>×</b> 9

○:対応可能、△:機能定 or 条件付き対応可能、×:対応不可

#### 前ページつづき

	弭	MR-H□A(N) (-UE 除く)	MR-J3-□A	リニューアルソール 使用時	互換生 (*1)	備考
		2ch(0~±10V) 分解能:12bit ・モータ速度(±8V/最大回転速度) ・トルク選択(±8V/最大N/) ・モータ速度(+8V/最大回転速度) ・トルク選択(+8V/最大N/) ・電流指令(±8V/最大配流指令)	2h(0~±10V) 分解能: 10bit ・モータ速度(±8V/最大回転速度) ・トルク選択(±8V/最大N/) ・モータ速度(+8V/最大同転速度) ・トルク選択(+8V/最大N/) ・電流指令(±8V/最大配流指令)	<b>↓</b>	Δ	<b>¾14</b>
サーボアンプ	<del>E</del> 二夕 信号	2ch(0~±10V) ・指令/ 『レス問題数 (±8V/400kpulse/s) ・溜り/ 『レス(±11.6V/2048pulse) ・溜り/ 『レス(±11.6V/8192pulse) ・溜り/ 『レス(±11.6V/32768pulse) ・溜り/ 『レス(±11.6V/131072pulse)	2ch(0~±10V) ・指令パレス問度数 (±10V/1Mpulse/s) ・溜りパレス(±10V/100pulse) ・溜りパレス(±10V/1000pulse) ・溜りパレス(±10V/10000pulse) ・溜りパレス(±10V/10000pulse) ・コィードバック位置(±10V/1Mpulse) ・フィードバック位置(±10V/10Mpulse) ・フィードバック位置(±10V/10Mpulse) ・フィードバック位置(±10V/10Mpulse)	↓	×	<b>※10</b>
	通信 機能	RS-232 通信	RS-422 通言		×	<b>※</b> 11
	パラメータ ユニット	MR-PRU01A	MR-PRU03	1	×	<b>※12</b>
	DIO電原     内蔵又お常供給       (0C24V)     (内部電流容量: 200mA)		外部供給 (外部インタフェース用電流容量:300mA)	内蔵 (電流容量 : 650mA)	0	
	取付け	全容量互換せなし		取付穴互換あり	0	

○:対応可能、△:機能限定 or 条件付き対応可能、×:対応不可

#### <注意事項>

- ※1: リニューアルツールは、50W~22kWに対応しております。30kW以上に対応するリニューアルキットはご用意しておりません。
- ※2:MR-H2OA(N)は回生抵抗を内蔵しておりません。置換えの際、回生抵抗については改めて回生能力を計算するなど再度容量選定して、必要に応じて回生オプションを用意してください。パラメータの設定が必要です。(第5章 パラメータ参照)
- ※3:速度制御時に PC、TL を使用している場合は、リニューアルキット変換基板および MR-J3 サーボアンプの設定が必要です。 (3.3.2 節参照)
- ※4:MR-J3 サーボアンプのパラメータにて入力ピン番号の任意割付が可能です。但し、その際は既設配線の変更が必要となります。別途ご相談ください。
- ※5:電源投入からサーボオン受付までの時間です。受付時間が異なるため、置換え時に外部シーケンスの見直しが必要になる場合があります。
- ※6:アラーム信号出力の時間です。出力時間が異なるため、置換え時に外部シーケンスの見直しが必要になる場合があります。
- ※7:アラームコード出力を有効にしている場合はご注意ください。使用する場合は既設配線の変更が必要となります。ご使用の際は別途ご相談ください。
- ※8: 既設機種を絶対位置検出システムでお使いの場合、リニューアルキットは特殊品となります。 別途ご相談ください。
- ※9:TLAN アナログトルク制限指令信号には対応しておりません。
- ※10:指令パルス周波数、及び、溜りパルスの出力単位が異なります。ご注意ください。
- ※11:通信プロトコルが異なるため対応しておりません。
- ※12:MR-J3 サーボアンプは MR-H 用パラメータユニット (MR-PRU01A) には対応しておりません。
- ※13:外付ダイナミックブレーキ出力を使用している場合は、リニューアルキット変換基板および MR-J3 サーボアンプの設定が 必要です。(3.3.1 節参照)
- ※14:MR-H口A(N)と MR-J3-口A ではアナログ信号(アナログトルク入力、モニタ出力)の分解能が異なります。ご注意ください。

#### (2)オプションカード(MR-H-D01)

<u>※本リニューアルキットは、オプションカード機能には対応しておりません。</u>

#### (3)検出器

\*1:リニューアルツール使用時

	項	MR-Hシリーズ		MR-J3 シリーズ		リニューアル ツール使用時	互換性 (*1)	備考
	検┴器⊐ネクタ	1個		1個 コネクタ異形状		変数-ブルこで対応	0	
	検出器通言方式	シリアル通信		シリアル通信		←	0	
		HA-FH, MH, FF	:8192p/rev	HF-KP, MP		モータ分解能による		
	/ \	HA-SH, LH, UH	:16384p/rev	HF-SP, HC-LP, UP			0	
検		HC- KF, MF, UF3000r/min	:8192p/rev	HC- KP, MP, UP	1000144/			\* <u>/</u> 1
検出器	分解能	HC-SF, RF, UF2000r/min	:16384p/rev	HF-SP, HC-RP, UP	:262144p/rev			<b>※</b> 1
		HA-LH□K	:16384p/rev	HA-LP				
		HA-LF	:16384p/rev	HA-LP				
	終値置保持	アンプからエンコーダケーブルを		アンプからエンコーダケーブルを		,		<b>&gt;</b> 20
		外した後の終め位置:保	<del>「</del> 不可能	外した後の絶対位置: 保持可能		_	O	<b>※</b> 2

○:対応可能、△:機能限定 or 条件付き対応可能、×:対応不可

#### <注意事項>

- ※1:パラメータ設定で、同様な運転が可能です。 (第5章 パラメータ参照)
- ※2:既設機種を絶対位置検出システムでご使用している場合、リニューアルキットは特殊品となります。別途ご相談ください。

#### (4)サーボモータ

\*1:リニューアルツール使用時

	項目		MR-Hシリーズ MR-J3シリーズ		リニューアル ツール使用時	<b>互換性</b> (*1)	儲
		HA-FF	標準	HF-NP 取付互換なし、コネクタ異形状	変換ケーブルこで対応	Δ	
		ПАТГ	減速機寸	なし	_	×	<b>※</b> 1, 5
		HA-FH	標準	HF-NP 取付互換なし、コネクタ異形状	変換ケーブルこて対応	Δ	<b>Ж</b> 1, 5
		IIATII	減速機寸	なし	_	×	
		HA-LH		HC-LP コネクタ異形状		Δ	<b>※</b> 2
		HA-MH		HF-MP 取付互換あり、コネクタ異形状		0	
		HA-SH	1000, 2000r/min	HF-SP 1000, 2000r/min 取付互換あり、コネクタ異形状		Δ	<b>%</b> 6
++	取付け		3000r/min HF-SP 2000r/min にて対応				<b>※</b> 3, 6
サボモータ		HA-UH HC-KF HC-MF		HF-SP またしよ HC-UP		Δ	<b>※</b> 1
筆				HF-KP 取付互換あり、コネクタ異形状		0	
タ				HF-MP 取付互換あり、コネクタ異形状		0	
		HC-RF		HC-RP 取付互換あり、コネクタ異形状		0	
			1000, 2000r/min HF-SP 1000, 2000r/min			0	
		HC-SF	3000r/min	HF-SP 2000r/min にて対応		0	<b>※</b> 3
		HC-UF	1000, 2000r/min	HF-UP 1000, 2000r/min		0	
		ino-ur	G-UF 3000r/min HF-UP 2000r/min にて対応			Δ	<b>X</b> 2, 3, 4
		HA-LHCK	(	HA-LP 取付互換あり、コネクタ異形状		Δ	<b>%</b> 6, 7, 9
		HA-LF		HA-LP 取付互換あり、コネクタ異形状		0	
	サマル信号	なし(検出器機能内蔵)		なし(検出器機能力蔵)	_	0	

○:対応可能、△:機能限定 or 条件付き対応可能、×:対応不可

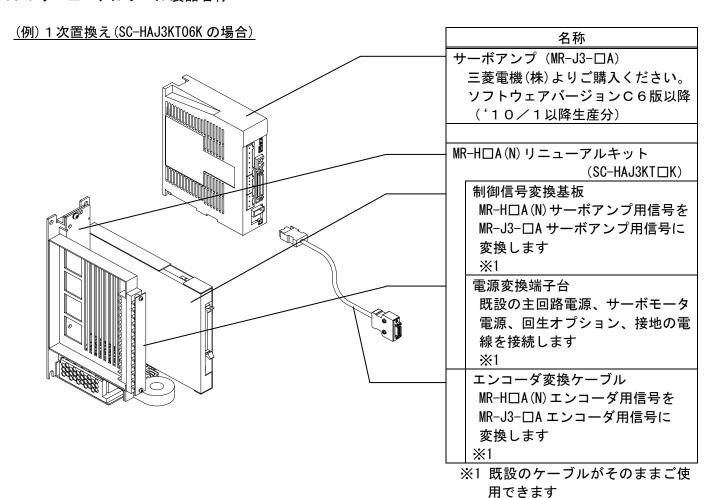
#### <注意事項>

- ※1:MR-H モータを MR-J3 モータへ置換える場合、フランジ寸法および軸端寸法に互換性がないため、取付け部分およびカップリング・プーリ 等サーボモータ軸との連結部分の変更が必要となりますのでご注意ください。 (変更が困難な場合は、三菱電機(株)にご相談ください。)
- ※2:2次、一括置換えの際は、モータフランジ角寸法が+6mm、および、出力軸のモータ本体側の段差が異なりますので、置換えできない場合があります。
- ※3:回転速度範囲およびトルク特性を満たしています。
- ※4:HC-UF13.23.43 モータを置換える場合は別途ご相談ください。
- ※5:減速機付は対応できません。
- ※6:モータを置換えた場合、HA-SH モータに比べモータ慣性が約 0.5~0.7 倍になります。負荷慣性モーメント比にご注意ください。既設装置によっては、置換えできない場合があります。

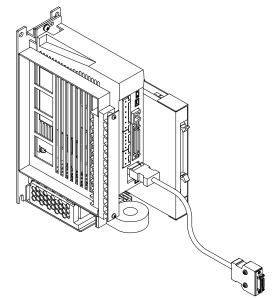
また、HA-LH□K モータを HA-LP□K モータに置換えた場合、HA-LH□K モータに比べモータ慣性が約 0.75~0.9 倍になります。負荷慣性モーメント比にご注意ください。既設装置によっては、置換えできない場合があります。

- ※7:モータを置換えた場合、既設電源ケーブルの圧着端子の変更が必要となります。
  - (UVW 端子ネジサイズ HA-LH15K2、22K2: M6、HA-LP15K2、22K2: M8)
- ※8:減速機付モータを置換える場合、モータによっては取付部分および減速比が異なる場合があります。置換えの際は、三菱電機(株)へご相談ください。
- ※9:HA-LH15K, 22K を2次および一括置換えの際は、サーボモータ冷却ファンが単相から三相へ変更されるため、新規電線の敷設が必要となります。

#### 1.4 リニューアルツール製品名称



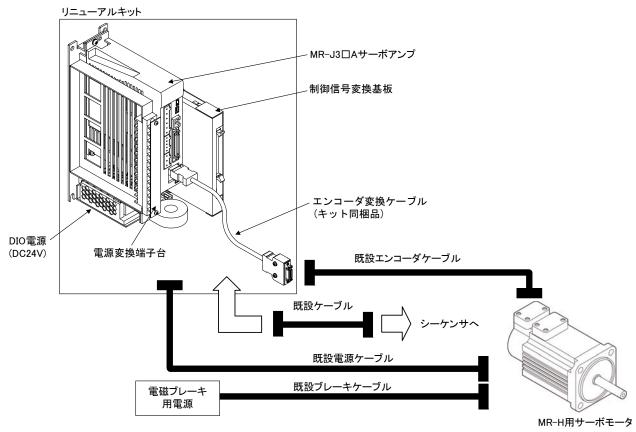




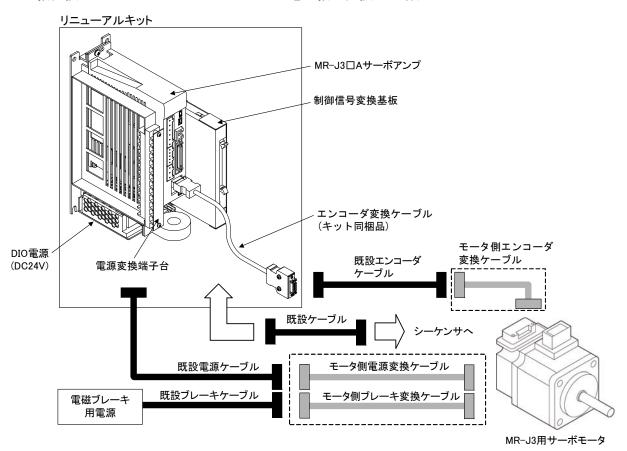
#### 1.5 リニューアルツール構成

(1) 1次置換え

サーボアンプのみ置換える場合



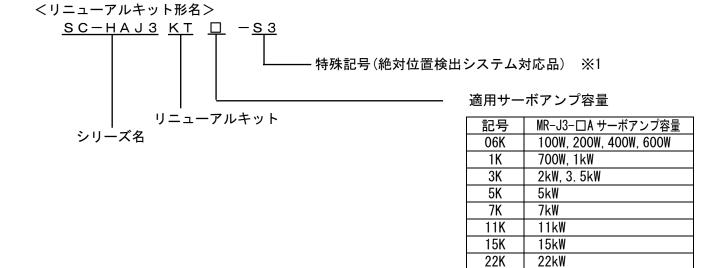
(2) 2次置換え:サーボアンプ置換え後にサーボモータを置換える場合 一括置換え:サーボアンプとサーボモータを一括で置換える場合



#### 1.6 リニューアルツール製品一覧

No.		品名	形名	内容	用途
1			SC-HAJ3KT06K		MR-J3-□A サーボアンプ容量:100W, 200W, 400W, 600W 用
2			SC-HAJ3KT1K		MR-J3-□A サーボアンプ容量: 700W, 1kW 用
3			SC-HAJ3KT3K	1次置換え	MR-J3-□A サーボアンプ容量:2kW, 3. 5kW 用
4		リニューアルキット	SC-HAJ3KT5K	および	MR−J3−□A サーボアンプ容量:5kW 用
5	'		SC-HAJ3KT7K	一括置換え時	MR−J3−□A サーボアンプ容量:7kW 用
6			SC-HAJ3KT11K	に使用	MR−J3−□A サーボアンプ容量:11kW 用
7			SC-HAJ3KT15K		MR-J3-□A サーボアンプ容量:15kW 用
8			SC-HAJ3KT22K		MR-J3-□A サーボアンプ容量: 22kW 用
9			SC-SAJ3PW2KC1M		
10			SC-SAJ3PW5KC1M		
11		電源変換ケーブル	SC-SAJ3PW7KC1M		HA-LH, HA-SH, HA-UH, HC-SFHC-UF→
12			SC-SAJ3PW2KC1M1		HC-LP, HC-UP, HF-SP, 用
13			SC-SAJ3PW7KC1M1		IIIO LI , IIIO OI , III OI , M
14			SC-SAJ3PW2KC1M-S2	1	
15	_		SC-HAJ3PW1C1M	2 次置換え	
16	Ŧ 		SC-HAJ3ENM1CO3M-A1	および	HA-FF, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 用 負荷側
17	タ側		SC-HAJ3ENM1CO3M-A2	一括置換え時	HA-FF, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 用 反負荷側
18	识	エンコーダ	SC-HAJ3ENM2C05M-A1	に使用	HA-FH, HA-MH→HF-KP, HF-MP 用 負荷側
19		変換ケーブル	SC-HAJ3ENM2C05M-A2		HA-FH, HA-MH→HF-KP, HF-MP 用 反負荷側
20		変換ケーブル ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・ ・	SC-HAJ3ENM3C1M		HA-LH, HA-SH, HA-UH, HC-RF, HC-SF, HC-UF2000r/min→
20			30-HAUSENINSUTW		HC-LP, HC-UP, HC-RP, HF-SP 用
21			SC-HAJ3ENM4C03M		HC-UF3000r/min→HC-UP 用
22			SC-SAJ3BK1C1M		NA CH NA HU ANG HID HE CD ER
23		変換ケーブル	SC-SAJ3BK2C1M		HA-SH, HA-UH→HC-UP, HF-SP 用

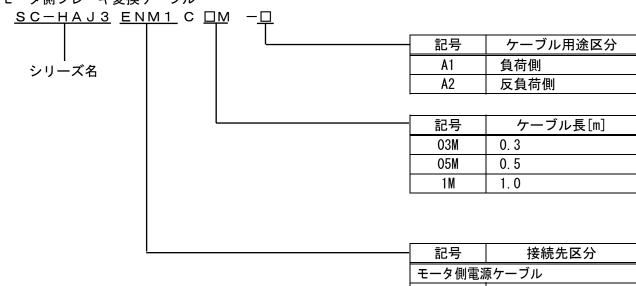
#### 1.7リニューアルツール形名の構成



※1: 既設機種を絶対位置検出システムでお使いの場合、リニューアルキットは特殊品となります。 別途ご相談ください。

#### <変換ケーブル形名>

- ・モータ側電源変換ケーブル
- ・モータ側エンコーダ変換ケーブル
- ・モータ側ブレーキ変換ケーブル

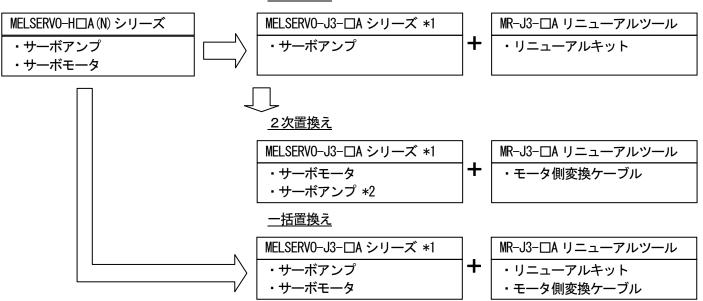


- 記号	接続先区分
モータ側電源	原ケーブル
PW1	HC-SF→HF-SP 用
PW2K	2kW 以下用
PW5K	2~5kW 用
PW7K	7kW 用
モータ側エン	ノコーダ変換ケーブル
FNM1	HA– $FF$ / $HC$ – $KF$ , $MF$ →
LININI	HF-KP/MP 用
ENM2	HA− $FH$ , $MH$ $→$
LINIVIZ	HF-KP/MP 用
ENM3	HF-SP/RP/UP/LP 用
モータ側ブレ	<sub>ノ</sub> ーキ変換ケーブル
BK1	HF-SP 用
BK2	HC-UP 用

#### 第2章 MR-H□A(N)リニューアルツールの選定

#### 2.1 基本構成

【置換え前】 【置換え後】 1 次置換え



- \*1 MELSERVO-J3-□A シリーズサーボアンプおよびサーボモータは三菱電機(株)よりご購入ください。 サーボアンプのソフトウェアバージョンC6版以降より対応しております。(2010年1月以降生産分)
- \*2 2次置換え時、再度置換えが必要な機種があります。

#### 2.2 置換え時の注意事項

- ①複数台並べて設置している場合、サーボアンプ間の隙間や機種、台数によって置換えできない場合がありますので ご注意ください。(外形寸法については第7章参照)
- ②既設の状況によっては、置換え時にノイズ対策が必要になる場合があります。ノイズ対策につきましては、6.2節 をご確認ください。
- ③既設ケーブルをご使用になる場合はケーブル寿命を考慮してご使用ください。劣化が著しい場合は新規ケーブルへ の置換えを推奨します。
- ④変換ケーブルは高屈曲寿命品ではありませんのでケーブルを固定して使用してください。
- ⑤長距離配線でケーブル長が50mを超える検出器ケーブルをご使用の場合は、別途ご相談ください。(2次置換えおよび一括置換え時の場合) また、HF-KP, MP モータへ置換える際に既設検出器ケーブルが30mを越える場合も別途ご相談ください。(詳細は4.3節参照)
- ⑥MR-J3 用のサーボモータは標準品ではオイルシール付きではありません。既設 MR-H 用サーボモータがオイルシール付きの場合、選定にご注意ください。
  - オイルシール付きのサーボモータが必要な場合は、三菱電機(株)へご相談ください。
- ⑦機械の条件(イナーシャ・負荷等)によってはリニューアル後のサーボアンプが容量不足となる場合があります。
  置換えにあたっては容量検討を十分に行なってください。
- ⑧置換え用のMR-J3-□A サーボアンプに標準装備しているダイナミックブレーキ抵抗が使用できますが、ダイナミックブレーキの特性により惰走量が異なりますのでご注意ください。
  - また、ダイナミックブレーキは高頻度で使用しないでください。
- ⑨オプション・周辺機器使用時の注意事項につきましては、2.7節をご確認ください。
- ⑩既設 MR-H□A(N) サーボアンプ・サーボモータが特殊品の場合は、三菱電機(株) へご相談ください。
- ①MR-H シリーズのモータは MR Configurator でモータ形名が正確に表示されない場合がありますが異常ではありません。MR Configuratorのアドバンスト機能(マシンアナライザ、ゲインサーチ、マシンシミュレーションなど)は、正確に動作しませんので使用しないでください。

#### 2.3 製品の選定

#### 2.3.1 1次置換えメニュー

既設機種形名の組合せを確認する。



1次置換え機種のサーボアンプを2.4.1項表①により選定する。



リニューアルツールを2.4.2項 表③により選定する。

#### 2.3.2 2次置換えメニュー

既設サーボモータの形名、または既設機種形名の組合せを確認する。



2次置換えの機種を2.4.1項表①により選定する。



リニューアルツールを2.4.2項 表④、 モータ側変換ケーブルを2.4.2項 表⑤により選定する。

#### 2.3.3 一括置換えメニュー

既設機種形名の組合せを確認する。



一括置換えの機種を2.4.1項表②により選定する。



リニューアルツールを2.4.2項表⑥、 モータ側変換ケーブルを2.4.2項表⑦により選定する。

#### 2.4置換え組合せ表

## 2.4.1 サーボアンプとサーボモータの選定

(1) 1次置換え時と2次置換え時

#### <表①>

既設機種		1次置換え機種		2 次置換え機種				
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形 ※20, ※21	络	サーボアンプ形名 ※20, ※21		サーボモータ形名 ※21, ※24		互換
〈HA-FF モータ〉	<u>*</u> 19					 減速機付は対応	できません	
·	HA-FF053 (B)	1				HF-KP053 (B)	<u> </u>	
MR-H10AN	HA-FF13 (B)	─ MR-J3-10A				HF-KP13 (B)		1
MR-H20AN	HA-FF23 (B)	MR-J3-20A		1次置換え機種		HF-KP23 (B)		×
	HA-FF33 (B)			そのまま使用		HF-KP43 (B)	<b>※</b> 3	<b>※</b> 12
MR-H40AN	HA-FF43 (B)	MR-J3-40A				HF-KP43 (B)		1
MR-H60AN	HA-FF63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1			HF-KP73 (B)	Ж3	
〈HA-FH モータ〉	<b>※</b> 19					減速機付は対応	できません	
	HA-FH053 (B)					HF-KP053 (B)		
MR-H10A (N)	HA-FH13 (B)	MR-J3-10A				HF-KP13 (B)		1
MR-H20A(N)	HA-FH23 (B)	MR-J3-20A		1次置換え機種		HF-KP23 (B)		×
MD HAOA (NI)	HA-FH33 (B)	MD 10 404		そのまま使用		HF-KP43 (B)	<b>※</b> 3	<b>※</b> 12
MR-H40A (N)	HA-FH43 (B)	MR-J3-40A				HF-KP43 (B)		
MR-H60A (N)	HA-FH63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1			HF-KP73 (B)	Ж3	
〈HA-LH モータ〉	<b>※</b> 19					減速機付は対応	できません	
MR-H60A(N)	HA-LH52	MR-J3-70A ※ 1	<b>※</b> 6	MR-J3-60A		HC-LP52		
MD HOOGA (N)	HA-LH102	MR-J3-200A	<b></b>	MR-J3-100A	<b>※</b> 2	HC-LP102		0
MR-H200A (N)	HA-LH152	MR-J3-200A				HC-LP152		1
MR-H350A (N)	HA-LH202	MR-J3-350A		1次学権を機様		HC-LP202		Δ
MR-H500A (N)	HA-LH302	MR-J3-500A		1 次置換え機種 そのまま使用		HC-LP302		<b>※</b> 14
	HA-LH502					HA-LP502		0
MR-H700A (N)	HA-LH702	MR-J3-700A				HA-LP702		Ŭ
<ha-mh モータ=""></ha-mh>	<b>※</b> 19							
MR-H20A (N)	HA-MH053 (B)	MR-J3-20A		MR-J3-10A		HF-MP053 (B)		
MIK-NZUA (N)	HA-MH13 (B)	WK-JS-ZUA		WIK-JS-TUA		HF-MP13(B)		
MR-H40A (N)	HA-MH23 (B)	MR-J3-40A	<b>※</b> 6	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-MP23 (B)		0
MR-H60A (N)	HA-MH43 (B)	MR-J3-60A		MR-J3-40A		HF-MP43 (B)		
MR-H100A (N)	HA-MH73 (B)	MR-J3-100A		MR-J3-70A		HF-MP73 (B)		
〈HA−SH モータ〉	<b>※</b> 19							
MD LICOA (NI)	HA-SH52 (B)	MD 12 COA				HF-SP52 (B)		
MR-H60A (N)	HA-SH53 (B)	MR-J3-60A				HF-SP52 (B)	<b>※</b> 10	
	HA-SH81 (B)					HF-SP81 (B)		
MR-H100A (N)	HA-SH102 (B)	MR-J3-100A				HF-SP102 (B)		
	HA-SH103 (B)					HF-SP102 (B)	<b>※10</b>	
	HA-SH121 (B)	4				HF-SP121 (B)		
	HA-SH152 (B)					HF-SP152 (B)	21/40	
MR-H200A (N)	HA-SH153 (B)	MR-J3-200A		1次置換え機種		HF-SP152 (B)	<b>※</b> 10	Δ
	HA-SH201 (B)			そのまま使用		HF-SP201 (B)		<b>※</b> 15
	HA-SH202 (B) HA-SH203 (B)	-				HF-SP202 (B) HF-SP202 (B)	<b>※</b> 10	1
	HA-SH301 (B)					HF-SP301 (B)	₩10	1
MR-H350A (N)	HA-SH352 (B)	MR-J3-350A				HF-SP352 (B)		
mit 11000/t (N)	HA-SH353 (B)	- MIK 00 000A				HF-SP352 (B)	<b>※</b> 10	
MR-H500A (N)	HA-SH502 (B)	MR-J3-500A				HF-SP502 (B)	/A\ 10	1
MR-H700A (N)	HA-SH702 (B)	MR-J3-700A				HF-SP702 (B)		1

前ページの続き

前ページの続き		1 次置換え機	·····································	2	 次置換え機種	
11 12 - 2 - 2 - 11 12 - 1 - 12 - 12 - 1		サーボアンプチ	形名	サーボアンプ形名	サーボモータ形名	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	*20, *21		*20, <b>*</b> 21	※21, ※24	互換
〈HA-UH モータ〉	<b>※</b> 19					
MR-H40A (N)	HA-UH32 (B)	MR-J3-40A	<b>※</b> 6	MR-J3-60A ※ 1	HF-SP52 (B)	
MR-H60A (N)	HA-UH52 (B)	MR-J3-70A 🔆	1 ※ 6	MR-J3-60A	HF-SP52 (B)	
MD HOOOT (N)	HA-UH102 (B)			MD 10 0004	HC-UP152 (B) X 3	
MR-H200A (N)	HA-UH152 (B)	MR-J3-200A		MR-J3-200A	HC-UP152 (B)	×
MR-H350A (N)	HA−UH222 (B)	MR-J3-350A MR-J3-350A	<b>※</b> 6	MR-J3-350A	HC-UP202 (B) HC-UP352 (B)	<b>※</b> 12
MB 115001 (11)	HA-UH352 (B)		71	MR-J3-500A	HC-UP352 (B)	
MR-H500A (N)	HA-UH452 (B)	MR-J3-500A			HC-UP502 (B)	
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19					
MD HOOM	HC-KF053 (B)	MD 10 404			HF-KP053 (B)	
MR-H20AN	HC-KF13 (B)	MR-J3-10A	\\\\\ \\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\	1 次置換え機種	HF-KP13 (B)	_
MR-H40AN	HC-KF23 (B)	MR-J3-20A	<b>-</b>	そのまま使用	HF-KP23 (B)	0
MR-H60AN	HC-KF43 (B)	MR-J3-40A			HF-KP43 (B)	
〈HC-MF モータ〉	<b>%</b> 19					
•	HC-MF053 (B)				HF-MP053 (B)	
MR-H20AN	HC-MF13 (B)	MR-J3-10A		L	HF-MP13 (B)	
MR-H40AN	HC-MF23 (B)	MR-J3-20A	<b>*</b> 2	1次置換え機種	HF-MP23 (B)	0
MR-H60AN	HC-MF43 (B)	MR-J3-40A		そのまま使用	HF-MP43 (B)	ľ
MR-H100AN	HC-MF73 (B)	MR-J3-70A			HF-MP73 (B)	
〈HC-RF モータ〉	<b>%</b> 19					
ND HOOM	HC-RF103 (B)	MD 10 0004			HC-RP103 (B)	
MR-H200AN	HC-RF153 (B)	MR-J3-200A		a 、L 空 Lb ~ 1/6/14	HC-RP153 (B)	
MR-H350AN	HC-RF203 (B)	MR-J3-350A		1次置換え機種 そのまま使用	HC-RP203 (B)	0
MR-H500AN	HC-RF353 (B)	MR-J3-500A		てのまま使用	HC-RP353 (B)	
mit 11000/it	HC-RF503 (B)	MIN OO OOOA			HC-RP503 (B)	
〈HC-SF モータ〉	<b>※</b> 19					
MR-H60AN	HC-SF52 (B)	MR-J3-60A			HF-SP52	
11007u1	HC-SF53 (B)	III. 00 00/1			HF-SP52	
ND 11400AN	HC-SF81 (B)	ND 10 4004			HF-SP81	
MR-H100AN	HC-SF102 (B)	MR-J3-100A			HF-SP102	
	HC-SF103 (B)				HF-SP102 ※10	
	HC-SF121 (B) HC-SF152 (B)	1			HF-SP121 HF-SP152	
	HC-SF153 (B)	†		1 次置換え機種	HF_SP152 3510	
MR-H200AN	HC-SF201 (B)	MR-J3-200A		□ ス直換え版性 □ そのまま使用	HF-SP201	0
	HC-SF202 (B)	1		3 · 2 2 · 10 · 10	HF-SP202	
	HC-SF203 (B)	1			HF-SP202 ※10	
	HC-SF301 (B)				HF-SP301	
MR-H350AN	HC-SF352 (B)	MR-J3-350A			HF-SP352	
	HC-SF353 (B)				HF-SP352 ※10	
MR-H500AN	HC-SF502 (B)	MR-J3-500A			HF-SP502	
MR-H700AN	HC-SF702 (B)	MR-J3-700A			HF-SP702	
〈HC-UF モータ〉	<b>※</b> 19					
MR-H10AN	HC-UF13 (B)	MR-J3-10A				
MR-H40AN	HC-UF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2		<b>※</b> 13	
MR-H60AN	HC-UF43 (B)	MR-J3-40A	<b>※</b> 2			
MR-H100AN	HC-UF72 (B) HC-UF73 (B)	MR-J3-70A	<b>※2</b>		HC-UP72 (B) HC-UP72 (B) %10	
MR-H200AN	HC-UF152 (B)	MR-J3-200A		1 次置換え機種	HC-UP152 (B)	_
MR-H350AN	HC-UF202 (B)	MR-J3-350A		そのまま使用	HC-UP202 (B)	0
MD_HEOOVN	HC-UF352 (B)				HC-UP352 (B)	
MR-H500AN	HC-UF502 (B)	MR-J3-500A			HC-UP502 (B)	

#### 前ページの続き

既	E設機種 E設機種	1 次置換え機種	2	2次置換え機種		
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21	サーボアンプ形名 ※20, ※21	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19					
	HA-LF801 (B)	MR-J3-11KA		HA-LP801 (B)		
MR-H11KAN (-S300)	HA-LF12K1 (B)	1 22 4 5 4 5 7 7	MR-J3-11KA	HA-LP12K1 (B)		
MK-ULLKAN (-2200)	HA-LF11K1M(B)	1 次置換え対応不可	MIK-03-11KA	HA-LP11K1M(B)		
	HA-LF11K2 (B)	MR-J3-11KA		HA-LP11K2 (B)		
	HA-LF15K1	1 次军协会社内不可		HA-LP15K1		
MR-H15KAN (-S300)	HA-LF15K1M(B)	一 1 次置換え対応不可	MR-J3-15KA	HA-LP15K1M(B)	0	
	HA-LF15K2 (B)	MR-J3-15KA		HA-LP15K2 (B)		
	HA-LF20K1			HA-LP20K1		
MR-H22KAN (-S300)	HA-LF25K1	MR-J3-22KA	MR-J3-22KA	HA-LP25K1		
MIN TIZZINAN ( 3300)	HA-LF22K1M	MIN 00 ZZNA	MIN 03 ZZNA	HA-LP22K1M		
	HA-LF22K2 (B)			HA-LP22K2 (B)		
〈HA-LH□K モータ〉	<b>※</b> 19					
MR-H11KA (N)	HA-LH11K2	MR-J3-11KA	1 次學協立機種	HA-LP11K2	∆ <b>※</b> 15	
MR-H15KA (N)	HA-LH15K2	MR-J3-15KA	- 1次置換え機種 - そのまま使用	HA-LP15K2 ×23	Δ	
MR-H22KA (N)	HA-LH22K2	MR-J3-22KA	「いみる区所	HA-LP22K2	※15 ※22	

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 O:互換あり、Δ:条件付き対応可能、×:互換なし

#### (2) 一括置換え時

#### <表②>

Ę	既設機種	一指		括置換え機種 T	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名	3	サーボモータ形名	
		<b>※20</b> , <b>※21</b>		<b>※21</b>	互換
〈HA-FF モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	
MR-H10AN	HA-FF053 (B)	MR-J3-10A		HF-KP053 (B)	1
	HA-FF13 (B)			HF-KP13 (B)	1
MR-H20AN	HA-FF23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)	×
MR-H40AN	HA-FF33 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)	<b>※</b> 12
ND HOOM	HA-FF43 (B)	ND 10 704		HF-KP43 (B)	4
MR-H60AN	HA-FF63 (B)	MR-J3-70A	<u> </u>	HF-KP73 (B)	
〈HA-FH モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	,
MR-H10A (N)	HA-FH053 (B)	MR-J3-10A		HF-KP053 (B)	
	HA-FH13 (B)	MIN OO TOA		HF-KP13 (B)	1
MR-H20A (N)	HA-FH23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)	×
MR-H40A (N)	HA-FH33 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)	<b>※</b> 12
. ,	HA-FH43 (B)			HF-KP43 (B)	1
MR-H60A (N)	HA-FH63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	HF-KP73 (B)	
〈HA-LH モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	,
MR-H60A (N)	HA-LH52	MR-J3-60A		HC-LP52	
MD HOOGA (N)	HA-LH102	MR-J3-100A	Ж2	HC-LP102	0
MR-H200A (N)	HA-LH152	MR-J3-200A		HC-LP152	1
MR-H350A (N)	HA-LH202	MR-J3-350A		HC-LP202	Δ
MD LIEODA (NI)	HA-LH302	MD 12 EOOA		HC-LP302	<b>※14</b>
MR-H500A (N)	HA-LH502	MR-J3-500A		HA-LP502	
MR-H700A (N)	HA-LH702	MR-J3-700A		HA-LP702	0
<ha-mh モータ=""></ha-mh>	<b>%</b> 19				
TIA MII E - 37	HA-MH053 (B)			HF-MP053 (B)	
MR-H20A (N)	HA-MH13 (B)	MR-J3-10A		HF-MP13 (B)	1
MR-H40A (N)	HA-MH23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-MP23 (B)	0
MR-H60A (N)	HA-MH43 (B)	MR-J3-40A	Λ·2	HF-MP43 (B)	1 ~
MR-H100A (N)	HA-MH73 (B)	MR-J3-70A		HF-MP73 (B)	1
	TIVE MITTO (B)	30 <i>101</i> 1		Till   Iiii 70 (B)	
〈HA-SH モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H60A (N)	HA-SH52 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52 (B)	
mit Hook (N)	HA-SH53 (B)	MIN OO OOA		HF-SP52 (B)	1
	HA-SH81 (B)			HF-SP81 (B)	1
MR-H100A (N)	HA-SH102 (B)	MR-J3-100A		HF-SP102 (B)	1
	HA-SH103 (B)			HF-SP102 (B)	1
	HA-SH121 (B)	_		HF-SP121 (B)	
	HA-SH152 (B)	_		HF-SP152 (B)	1
MR-H200A (N)	HA-SH153 (B)	MR-J3-200A		HF-SP152 (B)	Δ
	HA-SH201 (B)			HF-SP201 (B)	<b>※</b> 15
	HA-SH202 (B)	4		HF-SP202 (B)	1
	HA-SH203 (B)			HF-SP202 (B)	4
HD HOEGA (N)	HA-SH301 (B)	ND 10 0504		HF-SP301 (B)	4
MR-H350A (N)	HA-SH352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352 (B)	4
ND UEGGA (N)	HA-SH353 (B)	MD 10 5004		HF-SP352 (B)	4
MR-H500A (N) MR-H700A (N)	HA-SH502 (B) HA-SH702 (B)	MR-J3-500A MR-J3-700A		HF-SP502 (B) HF-SP702 (B)	4
MIN-II/OUA (N)	TIA-311/02 (b)	WIN-03-700A		TIF=3F / OZ (D)	
〈HA-UH モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H40A (N)	HA-UH32 (B)	MR-J3-60A	Ж1	HF-SP52 (B)	3
MR-H60A (N)	HA-UH52 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52 (B)	1
MR-H200A (N)	HA-UH102 (B)	MR-J3-200A		HC−UP152 (B)	1
mix TIZOUN (N)	HA-UH152 (B)			HC-UP152 (B)	×
MR-H350A (N)	HA-UH222 (B)	MR-J3-350A		HC-UP202 (B)	<b>※</b> 12
		MD 10 5004		по-uP352 (b)	4
MR-H500A (N)	HA-UH352 (B)	MR-J3-500A		HC-UP352 (B)	-1
·	HA-UH452 (B)			HC−UP502 (B)	

前ページの続き

削ヘーンの続き		ー括置換え機種					
ц	ルはスリ及り主						
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21		サーボモータ形名 ※21		互換	
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19			I			
MD HOOM	HC-KF053 (B)	ND 10 104		HF-KP053 (B)			
MR-H20AN	HC-KF13 (B)	─ MR-J3-10A		HF-KP13 (B)			
MR-H40AN	HC-KF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-KP23 (B)		0	
MR-H60AN	HC-KF43 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)			
〈HC-MF モータ〉	<b>*</b> 19	_					
MD HOOM	HC-MF053 (B)	ND 10 104		HF-MP053 (B)			
MR-H20AN	HC-MF13 (B)	─ MR-J3-10A		HF-MP13(B)			
MR-H40AN	HC-MF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-MP23 (B)		0	
MR-H60AN	HC-MF43 (B)	MR-J3-40A		HF-MP43 (B)			
MR-H100AN	HC-MF73 (B)	MR-J3-70A		HF-MP73 (B)			
〈HC-RF モータ〉	<b>%</b> 19						
	HC-RF103 (B)	ND 10 0004		HC-RP103 (B)			
MR-H200AN	HC-RF153 (B)	─ MR-J3-200A		HC-RP153 (B)			
MR-H350AN	HC-RF203 (B)	MR-J3-350A		HC-RP203 (B)		0	
MD TIEOGAN	HC-RF353 (B)			HC-RP353 (B)			
MR-H500AN	HC-RF503 (B)	─ MR-J3-500A		HC-RP503 (B)			
〈HC-SF モータ〉	<b>※</b> 19						
MR-H60AN	HC-SF52 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52			
IIII TIOOAII	HC-SF53 (B)	IIII OO OOA		HF-SP52 ※10			
	HC-SF81 (B)			HF-SP81			
MR-H100AN	HC-SF102 (B)	MR-J3-100A		HF-SP102	4		
	HC-SF103 (B)			HF-SP102 **10			
	HC-SF121 (B)	4		HF-SP121	4		
	HC-SF152 (B)	4		HF-SP152	4		
MR-H200AN	HC-SF153 (B)	MR-J3-200A		HF-SP152 <u>**10</u>	<b>※</b> 5	0	
	HC-SF201 (B)			HF-SP201	4		
	HC-SF202 (B)	_		HF-SP202	4		
	HC-SF203 (B)			HF-SP202 <u>**10</u>	-		
MD HOTOAN	HC-SF301 (B)	MD 10 0E04		HF-SP301	-		
MR-H350AN	HC-SF352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352	4		
MD LIEGOAN	HC-SF353 (B)	MD 12 EOOA		HF-SP352 <u>%10</u>			
MR-H500AN MR-H700AN	HC-SF502 (B)	MR-J3-500A MR-J3-700A		HF-SP502 HF-SP702			
	HC-SF702 (B)	MR-03-700A		NF-3P/02			
〈HC-UF モータ〉	<b>※</b> 19						
MR-H10AN	HC-UF13 (B)	4					
MR-H40AN	HC-UF23 (B)	4		<b>※</b> 13			
MR-H60AN	HC-UF43 (B)			Luc 11570 (5)			
MR-H100AN	HC-UF72 (B) HC-UF73 (B)	─ MR-J3-70A	<b>※</b> 2	HC-UP72 (B) HC-UP72 (B)	<b>※10</b>		
MR-H200AN	HC-UF152 (B)	MR-J3-200A		HC-UP152 (B)		_	
MR-H350AN	HC-UF202 (B)	MR-J3-350A		HC-UP202 (B)		0	
	HC-UF352 (B)			HC-UP352 (B)			
MR-H500AN	HC-UF502 (B)	─ MR-J3-500A		HC-UP502 (B)			
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						

前ページの続き

民	无設機種	ー括置換え機種					
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21	サーボモータ形名 ※21	互換			
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19						
MR-H11KAN (-S300)	HA-LF801 (B) HA-LF12K1 (B) HA-LF11K1M(B)	- MR-J3-11KA	HA-LP801 (B) HA-LP12K1 (B) HA-LP11K1M(B)				
MR-H15KAN (-S300)	HA-LF11K2 (B) HA-LF15K1 HA-LF15K1M(B)	- ND 10 (5W)	HA-LP11K2 (B) HA-LP15K1 HA-LP15K1M(B)	0			
mit iii Jitan ( 3300)	HA-LF15K2 (B) HA-LF20K1	MR-J3-15KA	HA-LP15K2 (B) HA-LP20K1				
MR-H22KAN (-S300)	HA-LF25K1 HA-LF22K1M HA-LF22K2 (B)	MR-J3-22KA	HA-LP25K1 HA-LP22K1M HA-LP22K2 (B)				
<ha-lh□k モータ=""></ha-lh□k>	×19		III LI ZZNZ (b)				
MR-H11KA (N)	HA-LH11K2	MR-J3-11KA	HA-LP11K2	∆ ※15			
MR-H15KA (N)	HA-LH15K2	MR-J3-15KA	HA-LP15K2	Δ			
MR-H22KA (N)	HA-LH22K2	MR-J3-22KA	HA-LP22K2	※15 ※22			

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 〇:互換あり、△:条件付き対応可能、×:互換なし

#### 2.4.2 リニューアルツール選定

#### (1) 1次置換え時リニューアルツール組合せ

・サーボアンプのみ置換える場合

#### <表③>

Į į	无設機種	1 次置換え機種		リニューアルツール	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21		リニューアルキット ※11	
〈HA-FF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H10AN	HA-FF053 (B) HA-FF13 (B)	MR-J3-10A			
MR-H20AN	HA-FF23 (B)	MR-J3-20A		SC-HAJ3KT06K	
MR-H40AN	HA-FF33 (B) HA-FF43 (B)	MR-J3-40A			
MR-H60AN	HA-FF63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	SC-HAJ3KT1K	
〈HA-FH モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H10A (N)	HA-FH053 (B) HA-FH13 (B)	MR-J3-10A			
MR-H20A (N)	HA-FH23 (B)	MR-J3-20A		SC-HAJ3KT06K	
MD H4O4 (NI)	HA-FH33 (B)	MR-J3-40A			
MR-H40A (N)	HA-FH43 (B)				
MR-H60A (N)	HA-FH63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	SC-HAJ3KT1K	
〈HA-LH モータ〉	<b>※19</b>				
MR-H60A (N)	HA-LH52		<b>※</b> 6	SC-HAJ3KT1K	
MR-H200A (N)	HA-LH102	MR-J3-200A	<b>※</b> 6	SC-HAJ3KT3K	
. ,	HA-LH152	MR-J3-200A		SC-HAJ3KT3K	
MR-H350A (N)	HA-LH202	MR-J3-350A			
MR-H500A (N)	HA-LH302 HA-LH502	MR-J3-500A		SC-HAJ3KT5K	
MR-H700A (N)	HA-LH702	MR-J3-700A		SC-HAJ3KT7K	
〈HA-MH モータ〉	<b>*</b> 19	•			
MR-H20A (N)	HA-MH053 (B) HA-MH13 (B)	MR-J3-20A			
MR-H40A (N)	HA-MH23 (B)	MR-J3-40A	<b>※</b> 6	SC-HAJ3KT06K	
MR-H60A(N)	HA-MH43 (B)	MR-J3-60A			
MR-H100A (N)	HA-MH73 (B)	MR-J3-100A		SC-HAJ3KT1K	
〈HA-SH モータ〉	<b>%</b> 19				
MR-H60A (N)	HA-SH52 (B) HA-SH53 (B)	MR-J3-60A		SC-HAJ3KT06K	
MR-H100A (N)	HA-SH81 (B) HA-SH102 (B) HA-SH103 (B)	MR-J3-100A		SC-HAJ3KT1K	
MR-H200A (N)	HA-SH121 (B) HA-SH152 (B) HA-SH153 (B) HA-SH201 (B) HA-SH202 (B) HA-SH203 (B)	MR-J3-200A		SC-HAJ3KT3K	
MR-H350A (N)	HA-SH352 (B) HA-SH353 (B)	MR-J3-350A			
MR-H500A (N)	HA-SH502 (B)	MR-J3-500A		SC-HAJ3KT5K	
MR-H700A (N)	HA-SH702 (B)	MR-J3-700A		SC-HAJ3KT7K	

前ページの続き

削ヘーンの続き 既設機種		1 次置換え機種	<u> </u>	リニューアルツール	
		サーボアンプ形		リニューアルキット	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	*20, *21	H	*11	
〈HA-UH モータ〉	<u> </u>   <u>*</u> 19				
MR-H40A (N)	HA-UH32 (B)	MR-J3-40A	<b>※</b> 6	SC-HAJ3KT06K	
MR-H60A (N)	HA-UH52 (B)		<b>※</b> 6	SC-HAJ3KT1K × 7	
MR-H200A (N)	HA-UH102 (B) HA-UH152 (B)	MR-J3-200A		SC-HAJ3KT3K	
MR-H350A (N)	HA-UH222 (B)	MR-J3-350A MR-J3-350A	<b>%</b> 6	SC-HAJ3KT3K SC-HAJ3KT3K	
MR-H500A (N)	HA-UH352 (B)	MR-J3-500A	<u> </u>	SC-HAJ3KT5K	
	HA-UH452 (B)				
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H20AN	HC-KF053 (B)	MR-J3-10A			
	HC-KF13 (B)		<u></u>	SC-HAJ3KT06K	
MR-H40AN	HC-KF23 (B)	MR-J3-20A			
MR-H60AN	HC-KF43 (B)	MR-J3-40A	1		
〈HC-MF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H2OAN	HC-MF053 (B)	MR-J3-10A			
MIN TIZOAN	HC-MF13 (B)	MIN 03 TOA		SC-HAJ3KT06K	
MR-H40AN	HC-MF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	SO TIMOUNTOUN	
MR-H60AN	HC-MF43 (B)	MR-J3-40A	1		
MR-H100AN	HC-MF73 (B)	MR-J3-70A		SC-HAJ3KT1K	
〈HC-RF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H200AN	HC-RF103 (B) HC-RF153 (B)	MR-J3-200A		SC-HAJ3KT3K	
MR-H350AN	HC-RF203 (B)	MR-J3-350A		SS IMOUNTON	
MR-H500AN	HC-RF353 (B) HC-RF503 (B)	MR-J3-500A		SC-HAJ3KT5K	
	1.13 til 000 (b)	1		ı	
〈HC-SF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H60AN	HC-SF52 (B)	MR-J3-60A		SC-HAJ3KT06K	
1100/111	HC-SF53 (B)	55 55/1		22 111001110011	
MD 111004N	HC-SF81 (B)	ND 10 1001		00 114 101/11/	
MR-H100AN	HC-SF102 (B)	MR-J3-100A		SC-HAJ3KT1K	
	HC-SF103 (B)				
-	HC-SF121 (B) HC-SF152 (B)				
	HC-SF153 (B)				
MR-H200AN	HC-SF201 (B)	MR-J3-200A			
İ	HC-SF202 (B)	1		SC-HAJ3KT3K	
İ	HC-SF203 (B)	1			
	HC-SF301 (B)				
MR-H350AN	HC-SF352 (B)	MR-J3-350A			
	HC-SF353 (B)				
MR-H500AN	HC-SF502 (B)	MR-J3-500A		SC-HAJ3KT5K	
MR-H700AN	HC-SF702 (B)	MR-J3-700A		SC-HAJ3KT7K	
〈HC-UF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H10AN	HC-UF13 (B)	MR-J3-10A			
MR-H40AN	HC-UF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※2</b>	SC-HAJ3KT06K	
MR-H60AN	HC-UF43 (B)	MR-J3-40A	<u> </u>	1	
MR-H100AN	HC-UF72 (B)	MR-J3-70A	<u>** 2</u>	SC-HAJ3KT1K	
	HC-UF73 (B)		L	55 11/100/11 IN	
MR-H200AN	HC-UF152 (B)	MR-J3-200A		SC-HAJ3KT3K	
MR-H350AN	HC-UF202 (B)	MR-J3-350A			
MR-H500AN	HC-UF352 (B) HC-UF502 (B)	MR-J3-500A		SC-HAJ3KT5K	
1	,				

#### 前ページの続き

思		1 次置換え機種	リニューアルツール
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21	リニューアルキット ※11
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19		
	HA-LF801 (B)	MR-J3-11KA	
MR-H11KAN (-S300)	HA-LF12K1 (B)	1 까뿍檢 ? 참다고고	SC-HAJ3KT11K
MK-HIIKAN (-5300)	HA-LF11K1M(B)	1 次置換え対応不可	30-HAUSKI I IK
	HA-LF11K2 (B)	MR-J3-11KA	
	HA-LF15K1	1 次置換え対応不可	
MR-H15KAN (-S300)	HA-LF15K1M(B)		SC-HAJ3KT15K
	HA-LF15K2 (B)	MR-J3-15KA	
	HA-LF20K1		
MR-H22KAN (-S300)	HA-LF25K1	MR-J3-22KA	SC-HAJ3KT22K
MIN 112210114 ( 0000)	HA-LF22K1M	III. 30 22101	GO TIMOGRETZZIK
	HA-LF22K2 (B)		
〈HA-LH□K モータ〉	<b>※</b> 19		
MR-H11KA (N)	HA-LH11K2	MR-J3-11KA	SC-HAJ3KT11K
MR-H15KA (N)	HA-LH15K2	MR-J3-15KA	SC-HAJ3KT15K
MR-H22KA (N)	HA-LH22K2	MR-J3-22KA	SC-HAJ3KT22K

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付

#### (2) 2次置換え時リニューアルツール組合せ

・サーボアンプ置換え後にサーボモータを置換える場合

#### <表④>

Į.	无設機種		2	<b>Z置換え機種</b>			リニューアルツール	
		サーボアンプ形名		サーボモータ形名			リニューアルキット	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	<b>%</b> 20, <b>%</b> 21	<b>※</b> 20, <b>※</b> 21		※21, ※24 互搏		N/11	
〈HA-FF モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できる	ません			
MR-H10AN	HA-FF053 (B)	MR-J3-10A		HF-KP053 (B)				
MIN-III UAN	HA-FF13 (B)	MIN-03-TOA		HF-KP13 (B)				
MR-H20AN	HA-FF23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)		×	SC-HAJ3KT06K	
MR-H40AN	HA-FF33 (B)	MR-J3-40A			Ж3	<b>※12</b>		
	HA-FF43 (B)			HF-KP43 (B)				
MR-H60AN	HA-FF63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	HF-KP73 (B)	<b>%</b> 3		SC-HAJ3KT1K	
〈HA-FH モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できる	ません			
MD 114.0.4 (M)	HA-FH053 (B)	MD 10 101		HF-KP053 (B)				
MR-H10A (N)	HA-FH13 (B)	MR-J3-10A		HF-KP13 (B)				
MR-H20A (N)	HA-FH23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)		×	SC-HAJ3KT06K	
MD HAOA (N)	HA-FH33 (B)	MD 12 404		HF-KP43 (B)	Ж3	<b>※</b> 12		
MR-H40A (N)	HA-FH43 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)				
MR-H60A (N)	HA-FH63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	HF-KP73 (B)	Ж3		SC-HAJ3KT1K	
<ha-lh モータ=""></ha-lh>	<b>※</b> 19			減速機付は対応できる	きせん			
MR-H60A (N)	HA-LH52	MR-J3-60A		HC-LP52	1		SC-HAJ3KT1K	
	HA-LH102	MR-J3-100A	<b>※</b> 2	HC-LP102		0	<b>*</b> 8	
MR-H200A (N)	HA-LH152	MR-J3-200A	7	HC-LP152				
MR-H350A (N)	HA-LH202	MR-J3-350A				Δ	SC-HAJ3KT3K	
ND UEOOA (N)	HA-LH302	MD 10 5004	WD 10 5001			<b>※14</b>	OO HA IOKTEK	
MR-H500A (N)	HA-LH502	MR-J3-500A	MR-J3-500A			$\overline{}$	SC-HAJ3KT5K	
MR-H700A (N)	HA-LH702	MR-J3-700A		HA-LP702	0		SC-HAJ3KT7K	
〈HA-MH モータ〉	<b>※</b> 19							
•	HA-MH053 (B)	1	1	HF-MP053 (B)				
MR-H20A (N)	HA-MH13 (B)	→ MR-J3-10A		HF-MP13 (B)				
MR-H40A (N)	HA-MH23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-MP23 (B)		0	SC-HAJ3KT06K	
MR-H60A (N)	HA-MH43 (B)	MR-J3-40A	7	HF-MP43 (B)		Ŭ		
MR-H100A (N)	HA-MH73 (B)	MR-J3-70A		HF-MP73 (B)			SC-HAJ3KT1K	
〈HA-SH モータ〉	W10	•						
•	※19 HA-SH52 (B)			HF-SP52 (B)			00 111 101/7001/	
MR-H60A (N)	HA-SH53 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52 (B) 🔆	<del>(</del> 10		SC-HAJ3KT06K	
	HA-SH81 (B)			HF-SP81 (B)				
MR-H100A (N)	HA-SH102 (B)	MR-J3-100A		HF-SP102 (B)			SC-HAJ3KT1K	
	HA-SH103 (B)			HF-SP102 (B) *	€10			
	HA-SH121 (B)			HF-SP121 (B)				
	HA-SH152 (B)			HF-SP152 (B)				
MR-H200A (N)	HA-SH153 (B)	MR-J3-200A			<b>K</b> 10	Δ		
11200/1 (II)	HA-SH201 (B)	- IIII 00 200A		HF-SP201 (B)		<b>※</b> 15		
	HA-SH202 (B)	4		HF-SP202 (B)			SC-HAJ3KT3K	
	HA-SH203 (B)				<b>₹10</b>			
ND HOEAL (**)	HA-SH301 (B)	J		HF-SP301 (B)				
MR-H350A (N)	HA-SH352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352 (B)	1/10			
MD HEOOA (N)	HA-SH353 (B)	MD 10 5004			K10		00 114 101/151/	
MR-H500A (N)	HA-SH502 (B)	MR-J3-500A		HF-SP502 (B)			SC-HAJ3KT5K	
MR-H700A (N)	HA-SH702 (B)	MR-J3-700A		HF-SP702 (B)			SC-HAJ3KT7K	

前ページの続き

B	无設機種		2	次置換え機種			リニューアルツール
u 1°	U 15- 5-77	サーボアンフ	プ形名	サーボモータ形名	;		リニューアルキット
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	<b>※20</b> , <b>※2</b>		<b>※21, ※24</b>	Ī	互換	<b>※</b> 11
〈HA-UH モータ〉	<b>*</b> 19						
MR-H40A (N)	HA-UH32 (B)	MR-J3-60A	<b>※</b> 1	HF-SP52 (B)	<b>※</b> 3		SC-HAJ3KT06K
MR-H60A (N)	HA-UH52 (B)	MR-J3-60A	<u> </u>	HF-SP52 (B)	<i>7</i> 0		SC-HAJ3KT06K × 7
	HA-UH102 (B)			HC-UP152 (B)	<b>※</b> 3		
MR-H200A (N)	HA-UH152 (B)	MR-J3-200A		HC-UP152 (B)	71, -	×	SC-HAJ3KT3K
115 110501 (II)		MR-J3-350A		HC-UP202 (B)		<b>※</b> 12	SC-HAJ3KT3K
MR-H350A (N)	HA-UH222 (B)			HC-UP352 (B)	<b>3</b>		<b>※</b> 9
MD LIFOOA (NI)	HA-UH352 (B)	MR-J3-500A		HC-UP352 (B)			CO IIA IOVTEV
MR-H500A (N)	HA-UH452 (B)			HC-UP502 (B)	Ж3		SC-HAJ3KT5K
<hc-kf モータ=""></hc-kf>	<b>※</b> 19						
CHO ICI E 7/	HC-KF053 (B)			HF-KP053 (B)	I		
MR-H20AN	HC-KF13 (B)	MR-J3-10A		HF-KP13 (B)			
MR-H40AN	HC-KF23 (B)	MR-J3-20A	<b>─</b> ※2	HF-KP23 (B)		0	SC-HAJ3KT06K
MR-H60AN	HC-KF43 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)			
(110 ME	11/40		•				
〈HC-MF モータ〉	※19	1	<u> </u>	HE MDOE3 (D)	-	1	
MR-H20AN	HC-MF053 (B) HC-MF13 (B)	MR-J3-10A		HF-MP053 (B) HF-MP13 (B)			
MR-H40AN	HC-MF23 (B)	MR-J3-20A	<b>⊢</b>	HF-MP23 (B)		0	SC-HAJ3KT06K
MR-H60AN	HC-MF43 (B)	MR-J3-40A	- * -	HF-MP43 (B)		O	
MR-H100AN	HC-MF73 (B)	MR-J3-70A		HF-MP73 (B)			SC-HAJ3KT1K
MIN TITOUAN	110 IIII 73 (D)	MIN 03 70A		TII - MI 73 (D)			30 TIAUSKTTK
〈HC-RF モータ〉	<b>※</b> 19						
MR-H200AN	HC-RF103 (B)	MR-J3-200A		HC-RP103 (B)			
MD HOTOAN	HC-RF153 (B)			HC-RP153 (B)		0	SC-HAJ3KT3K
MR-H350AN	HC-RF203 (B)			HC-RP203 (B)			
MR-H500AN	HC-RF353 (B) HC-RF503 (B)	MR-J3-500A		HC-RP353 (B) HC-RP503 (B)			SC-HAJ3KT5K
	110 KI 303 (b)	1		110 III 303 (b)			
〈HC-SF モータ〉	<u>**19</u>			Luzansa			
MR-H60AN	HC-SF52 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52			SC-HAJ3KT06K
	HC-SF53 (B)			HF-SP52			
MD 11400AN	HC-SF81 (B)	MD 10 1001		HF-SP81			00 114 101/741/
MR-H100AN	HC-SF102 (B)	MR-J3-100A		HF-SP102			SC-HAJ3KT1K
	HC-SF103 (B)			HF-SP102			
	HC-SF121 (B) HC-SF152 (B)	4		HF-SP121 HF-SP152			
	HC-SF153 (B)			HF-SP152 <b>※</b> 10			
MR-H200AN	HC-SF201 (B)	MR-J3-200A		HF-SP201	<b>※</b> 5	0	
	HC-SF202 (B)	-		HF-SP202			SC-HAJ3KT3K
	HC-SF203 (B)	-		HF-SP202 %10			30 TIAUSICTSIC
	HC-SF301 (B)			HF-SP301			
MR-H350AN	HC-SF352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352			
IIII TIOOTII	HC-SF353 (B)	IIII 00 0007		HF-SP352			
	HC-SF502 (B)	MR-J3-500A		HF-SP502			SC-HAJ3KT5K
MR-H500AN				HF-SP702			SC-HAJ3KT7K
MR-H500AN MR-H700AN	HC-SF702 (B)	MR-J3-700A					
MR-H700AN	HC-SF702 (B)	MR-J3-700A					
MR-H700AN <hc-uf モータ=""></hc-uf>	HC-SF702 (B) **19	MR-J3-700A					
MR-H700AN <hc-uf モータ=""> MR-H10AN</hc-uf>	HC-SF702 (B) ×19 HC-UF13 (B)	MR-J3-700A					SU-HV ISKLUCK
MR-H700AN <hc-uf モータ=""> MR-H10AN MR-H40AN</hc-uf>	HC-SF702 (B)  **19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)	MR-J3-700A		<b>※</b> 13			SC-HAJ3KT06K
MR-H700AN <hc-uf モータ=""> MR-H10AN MR-H40AN</hc-uf>	HC-SF702 (B)  **19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)  HC-UF43 (B)	MR-J3-700A		<b>※</b> 13			SC-HAJ3KT06K
MR-H700AN <hc-uf モータ=""> MR-H10AN MR-H40AN MR-H60AN</hc-uf>	HC-SF702 (B)  X19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)  HC-UF43 (B)  HC-UF72 (B)	MR-J3-700A - MR-J3-70A	*2	※13 HC-UP72 (B)	<u>*10</u>		SC-HAJ3KT06K SC-HAJ3KT1K
MR-H700AN <hc-uf モータ="">  MR-H10AN  MR-H40AN  MR-H60AN  MR-H100AN</hc-uf>	HC-SF702 (B)  **19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)  HC-UF43 (B)	-	<b>*</b> 2	※13 HC-UP72 (B)	<b>*</b> 10		SC-HAJ3KT1K
MR-H700AN <hc-uf モータ=""> MR-H10AN MR-H40AN MR-H60AN MR-H100AN MR-H100AN</hc-uf>	HC-SF702 (B)  **19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)  HC-UF43 (B)  HC-UF72 (B)  HC-UF73 (B)	- MR-J3-70A	<b>%</b> 2	※13  HC-UP72 (B)  HC-UP72 (B)	<u>**10</u>	0	
	HC-SF702 (B)  **19  HC-UF13 (B)  HC-UF23 (B)  HC-UF43 (B)  HC-UF72 (B)  HC-UF73 (B)  HC-UF73 (B)	- MR-J3-70A MR-J3-200A	<b>*2</b>	※13  HC-UP72 (B)  HC-UP72 (B)  HC-UP152 (B)	<b>**10</b>	0	SC-HAJ3KT1K

#### 前ページの続き

Į.	无 設機種	2 次置換え機種			リニューアルツール
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21	サーボモータ形 ※21,※24	名 互換	リニューアルキット ※11
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19				
	HA-LF801 (B)		HA-LP801 (B)		
MR-H11KAN (-S300)	HA-LF12K1 (B)	MR-J3-11KA	HA-LP12K1 (B)		SC-HAJ3KT11K
MR-111 TRAIN (-3300)	HA-LF11K1M(B)	WIN-03-11KA	HA-LP11K1M(B)		30-HAUSKITIK
	HA-LF11K2 (B)		HA-LP11K2 (B)		
	HA-LF15K1		HA-LP15K1	0	SC-HAJ3KT15K
MR-H15KAN (-S300)	HA-LF15K1M(B)	MR-J3-15KA	HA-LP15K1M(B)		
	HA-LF15K2 (B)	1	HA-LP15K2 (B)		
	HA-LF20K1		HA-LP20K1		SC-HAJ3KT22K
MR-H22KAN (-S300)	HA-LF25K1	MR-J3-22KA	HA-LP25K1		
MIN TIZZIVNI ( 0000)	HA-LF22K1M	MIN OU ZZIVA	HA-LP22K1M		OO TIMOOKTZZIK
	HA-LF22K2 (B)		HA-LP22K2 (B)		
〈HA-LH□K モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H11KA (N)	HA-LH11K2	MR-J3-11KA	HA-LP11K2	△ ※15	SC-HAJ3KT11K
MR-H15KA (N)	HA-LH15K2	MR-J3-15KA	HA-LP15K2	<b>※</b> 23 △	SC-HAJ3KT15K
MR-H22KA (N)	HA-LH22K2	MR-J3-22KA	HA-LP22K2	*15 *23 *22	SC-HAJ3KT22K

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 〇:互換あり、△:条件付き対応可能、×:互換なし

#### <表⑤>

<表⑤>				モータ側変換ケーブル形名	
既設機種	2次置換え機種			·	
	サーボモータ形名		<b>表妆</b> , 一	<del></del>	
サーボアンプ形名	*21, *24	互換	電源変換ケーブル	エンコーダ変換ケーブル	ブレーキ変換ケーブル
/UA FF T 5\	·				
〈HA-FF モータ〉	減速機付は対応できません	<b>※</b> 19	1		T
MR-H10AN	HF-KP053 (B)				
MD HOOAN	HF-KP13 (B)				
MR-H20AN	HF-KP23 (B)	× ※12	MR-PWS1CBL□M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS1CBL□M-■-L ※17
MR-H40AN	HF-KP43 (B)	X:12			
MR-H60AN	HF-KP73 (B)				
WINTIOUAN	III-KF/3(b) %:3				
〈HA-FH モータ〉	減速機付は対応できません	<b>※</b> 19			
	HF-KP053 (B)				
MR-H10A (N)	HF-KP13 (B)				
MR-H2OA (N)	HF-KP23 (B)	×	MD DWG10DL TH T I W110	00 114 1051114000514 —	WD DV040DI TW - 1 3V47
MD HAGA (NI)	HF-KP43 (B)	<b>※</b> 12	MR-PWS1CBL□M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM2C05M-■	MR-BKS1CBL□M-■-L ※17
MR-H40A (N)	HF-KP43 (B)				
MR-H60A (N)	HF−KP73 (B)				
〈HA-LH モータ〉	減速機付は対応できません	<b>※19</b>			
MR-H60A (N)	HC-LP52				
MR-H200A (N)	HC-LP102	0	SC-SAJ3PW2KC1M1		
	HC-LP152				
MR-H350A (N)	HC-LP202	Δ		SC-HAJ3ENM3C1M	_
MR-H500A (N)	HC-LP302	<b>※14</b>	SC-SAJ3PW7KC1M1		
	HA-LP502	0	OO OA IODWITKOAN		
MR-H700A (N)	HA-LP702		SC-SAJ3PW7KC1M		
│   <ha-mh モータ=""></ha-mh>	<b>※</b> 19				
\	#F-MP053 (B)				
MR-H20A (N)	HF-MP13 (B)				
MR-H40A (N)	HF-MP23 (B)	0	MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM2CO5M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17
MR-H60A (N)	HF-MP43 (B)		IIII 1 11320BE03III ■ E 次10	30 TIAU3ENIII2003III ■	MIN DINOZODEOGIII  L XII
MR-H100A (N)	HF-MP73 (B)				
mit intoort(it)	111 1111 70 (5)				
〈HA-SH モータ〉	<b>※</b> 19				
MD LICOA (NI)	HF-SP52 (B)				
MR-H60A (N)	HF-SP52 (B)				
	HF-SP81 (B)		SC-SAJ3PW2KC1M		
MR-H100A (N)	HF-SP102 (B)				
	HF-SP102 (B)				
	HF-SP121 (B)		SC-SAJ3PW5KC1M		
	HF-SP152 (B)		SC-SAJ3PW2KC1M		
MR-H200A (N)	HF-SP152 (B)	Δ	55 3/100/ HZNO/III	SC-HAJ3ENM3C1M	SC-SAJ3BK1C1M
	HF-SP201 (B)	<b>※</b> 15			
	HF-SP202 (B)				
	HF-SP202 (B)		CO CA IODWEVOAN		
MD H3EON (N)	HF-SP301 (B)		SC-SAJ3PW5KC1M		
MR-H350A (N)	HF-SP352 (B) HF-SP352 (B)				
MR-H500A (N)	HF-SP302 (B) 58:10				
MR-H700A (N)	HF-SP702 (B)		SC-SAJ3PW7KC1M		
mr. 117 O/7 (11)	01 / 02 (D)		00 0/1001 H71101H	<u> </u>	L
〈HA-UH モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H40A (N)	HF-SP52 (B)		00 04 105 110 110 110 110		00 04 100//10414
MR-H60A (N)	HF-SP52 (B)		SC-SAJ3PW2KC1M		SC-SAJ3BK1C1M
	HC-UP152 (B)		00 01 10000000111		W40
MR-H200A (N)	HC-UP152 (B)	×	SC-SAJ3PW2KC1M1	CO HY IOLNINGOTH	<b>※</b> 18
MD H3EOA (N)	HC-IIP202 (R)	<b>※</b> 12		SC-HAJ3ENM3C1M	
MR-H350A (N)	HC-UP352 (B)		CO_CA IODW7VO1M1		CU_CV IODNOUTM
MR-H500A (N)	HC-UP352 (B)		SC-SAJ3PW7KC1M1		SC-SAJ3BK2C1M
(N) AUUCH-Jim	HC-UP502 (B)				
		_			

#### 前ページの続き

	0.15 - 10.77		T		
既設機種	2次置換え機種		モータ側変換ケーブル形名		
サーボアンプ形名	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	・ 電源変換ケーブル	   エンコーダ変換ケーブル 	   ブレーキ変換ケーブル 
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19				
•	HF-KP053 (B)				
MR-H20AN	HF-KP13 (B)		MD DWGGGDLGGW — 1 2003	00 114 1054114 00014 -	ND DIVOCODI CON - 1 2222
MR-H40AN	HF-KP23 (B)	0	MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17
MR-H60AN	HF-KP43 (B)	<u> </u>			
〈HC-MF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H20AN	HF-MP053 (B)	_			
	HF-MP13 (B)				
MR-H40AN	HF-MP23 (B)	0	MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17
MR-H60AN	HF-MP43 (B)	4			
MR-H100AN	HF-MP73 (B)				
〈HC-RF モータ〉	<u>%19</u>	•			
MR-H200AN	HC-RP103 (B)	-			
MR-H350AN	HC-RP153 (B)		既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	既設ケーブル使用可能
MAUCCH-JIM	HC-RP203 (B) HC-RP353 (B)	0			
MR-H500AN	HC-RP303 (B)	-			
〈HC-SF モータ〉	<b>※</b> 19				l
MR-H60AN	HF-SP52				
1100/111	HF-SP52 ※10		00.04.100		
MD 114004N	HF-SP81		SC-SAJ3PW2KC1M-S2		
MR-H100AN	HF-SP102				
	HF-SP102 <u></u>		SC-HAJ3PW1C1M		
	HF-SP121 HF-SP152		30-U4034M101M		
	HF-SP152 -X-10		SC-SAJ3PW2KC1M-S2		
MR-H200AN	HF-SP201	0		SC-HAJ3ENM3C1M	<b>※</b> 5
	HF-SP202				
	HF-SP202 ※10				
	HF-SP301		SC-HAJ3PW1C1M		
MR-H350AN	HF-SP352				
	HF-SP352 %10				
MR-H500AN	HF-SP502				
MR-H700AN	HF-SP702		既設ケーブル使用可能		
〈HC-UF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H10AN		·			
MR-H40AN	<b>※</b> 13			<b>※</b> 13	
MR-H60AN					T
MR-H100AN	HC-UP72 (B) HC-UP72 (B) %10	-	既設ケーブル使用可能 SC-SAJ3PW2KC1M1	SC-HAJ3ENM3C1M SC-HAJ3ENM4CO3M	既設ケーブル使用可能 ※18
MR-H200AN	HC-UP152 (B)	0			
MR-H350AN	HC-UP202 (B)		既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	   既設ケーブル使用可能
MR-H500AN	HC-UP352 (B)	1	<b>以政ソーノル実用り能</b>	SO TIAUSENINSUTIN	
mit HOOOMI	HC-UP502 (B)				

#### 前ページの続き

既設機種	2次置換え機種		モータ側変換ケーブル形名					
サーボアンプ形名	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	電源変換ケーブル	エンコーダ変換ケーブル	ブレーキ変換ケーブル			
〈HA-LF モータ〉 ※19								
MR-H11KAN (-S300)  MR-H15KAN (-S300)	HA-LP801 (B) HA-LP12K1 (B) HA-LP11K1M (B) HA-LP11K2 (B) HA-LP15K1 HA-LP15K1M (B)	0	既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	既設ケーブル使用可能			
MR-H22KAN (-S300)	HA-LP15K2 (B) HA-LP20K1 HA-LP25K1 HA-LP22K1M HA-LP22K2 (B)							
〈HA-LH□K モータ〉 ※19								
MR-H11KA (N)	HA-LP11K2	△ ※15	既設ケーブル使用可能					
MR-H15KA (N) MR-H22KA (N)	HA-LP15K2	Δ ※15 ※22	<b>*</b> 23	SC-HAJ3ENM3C1M	_			

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 Ο:互換あり、Δ:条件付き対応可能、×:互換なし 形名内の□はケーブル長になります。 形名内の□は「A 1」、「A 2」となります。「A 1」負荷側接続、「A 2」反負荷側接続

#### (3) 一括置換え時リニューアルツール組合せ

#### サーボアンプとサーボモータを一括で置換える場合

#### <表⑥>

既設機種				リニューアルツール		
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名	i	サーボモータ形名		リニューアルキット ※11
		<b>※</b> 20, <b>※</b> 21		<b>※21</b> , <b>※24</b>	互換	1
〈HA-FF モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	ν ·	1
MD 1110AN	HA-FF053 (B)	MD 12 10A		HF-KP053 (B)		
MR-H10AN	HA-FF13 (B)	MR-J3-10A	Ī	HF-KP13 (B)	1	
MR-H20AN	HA-FF23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)	×	SC-HAJ3KT06K
MD HAGAN	HA-FF33 (B)	MD 10 404		HF-KP43 (B)	<b>※</b> 12	
MR-H40AN	HA-FF43 (B)	MR-J3-40A	-	HF-KP43 (B)	ī	
MR-H60AN	HA-FF63 (B)	MR-J3-70A	<b>※</b> 1	HF-KP73 (B)		SC-HAJ3KT1K
〈HA−FH モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	t.	
MATHETY/	₩ 19 HA-FH053 (B)				v I	T
MR-H10A(N)	HA-FH13 (B)	MR-J3-10A		HF-KP13 (B)	-	
MD HOOA (NI)	` '	MD 12 20A		, ,	- ,	CO IIA IONTOCK
MR-H20A (N)	HA-FH23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)	X ×12	SC-HAJ3KT06K
MR-H40A (N)	HA-FH33 (B)	MR-J3-40A	}	HF-KP43 (B)	<b>※</b> 12	
MR-H60A (N)	HA-FH43 (B) HA-FH63 (B)	MR-J3-70A >	7 1	HF-KP43 (B) HF-KP73 (B)	-	SC-HAJ3KT1K
MK-NOUA (N)	ПА-ГП03 (D)	MR-J3-/UA %	<del>(</del> 1	HF-KP73 (B)		20-UAJ3V11V
〈HA-LH モータ〉	<b>※</b> 19			減速機付は対応できません	<b>.</b>	
MR-H60A (N)	HA-LH52	MR-J3-60A		HC-LP52		SC-HAJ3KT1K
MD LIOOOA (N)	HA-LH102	MR-J3-100A	<b>€</b> 2	HC-LP102	0	<b>※</b> 8
MR-H200A (N)	HA-LH152	MR-J3-200A		HC-LP152		CO IIA IONTON
MR-H350A (N)	HA-LH202	MR-J3-350A		HC-LP202	Δ	SC-HAJ3KT3K
MD LIEOOA (NI)	HA-LH302	MD 12 FOOA		HC-LP302	<b>※14</b>	CO HA IONTEN
MR-H500A (N)	HA-LH502	MR-J3-500A		HA-LP502	0	SC-HAJ3KT5K
MR-H700A (N)	HA-LH702	MR-J3-700A		HA-LP702	0	SC-HAJ3KT7K
<ha-mh モータ=""></ha-mh>	<b>※</b> 19					
	HA-MH053 (B)			HF-MP053 (B)		
MR-H20A (N)	HA-MH13 (B)	MR-J3-10A	-	HF-MP13 (B)	1	SC-HAJ3KT06K
MR-H40A (N)	HA-MH23 (B)	MR-J3-20A *	€2	HF-MP23 (B)	0	
MR-H60A (N)	HA-MH43 (B)	MR-J3-40A	`-	HF-MP43 (B)	┨Ŭ	
MR-H100A (N)	HA-MH73 (B)	MR-J3-70A	F	HF-MP73 (B)	1	SC-HAJ3KT1K
mit TTTOOT (N)	11/1 11/17 0 (5)	mix 00 70/t	ı	TII IIII 70 (B)		OU TIMOURT III
〈HA-SH モータ〉	<b>※</b> 19					
MR-H60A (N)	HA-SH52 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52 (B)	4	SC-HAJ3KT06K
1100/1 (11/	HA-SH53 (B)			HF-SP52 (B)	4	
	HA-SH81 (B)	<b>_</b>	ļ	HF-SP81 (B)		SC-HAJ3KT1K
MR-H100A (N)	HA-SH102 (B)	MR-J3-100A	Ļ	HF-SP102 (B)	4	
	HA-SH103 (B)			HF-SP102 (B)	4	
MR-H200A (N)	HA-SH121 (B)		ļ	HF-SP121 (B)		
	HA-SH152 (B)			HF-SP152 (B)	4	
	HA-SH153 (B)	MR-J3-200A	ļ	HF-SP152 (B)	Δ	
	HA-SH201 (B)			HF-SP201 (B)	<b>※</b> 15	SC-HAJ3KT3K
	HA-SH202 (B)			HF-SP202 (B)	4	
	HA-SH203 (B)			HF-SP202 (B)		
MR-H350A (N)	HA-SH301 (B)	- Lun 10	Ļ	HF-SP301 (B)	4	
	HA-SH352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352 (B)	4	
	HA-SH353 (B)			HF-SP352 (B)	4	
MR-H500A (N)	HA-SH502 (B)	MR-J3-500A		HF-SP502 (B)	_	SC-HAJ3KT5K
MR-H700A (N)	HA-SH702 (B)	MR-J3-700A		HF-SP702 (B)		SC-HAJ3KT7K

前ページの続き

がページの続き □ B			_:	活置換え機種			リニューアルツール
	마시 I/X기보	7日世次へ派性					リニューアルキット
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名		サーボモータ形名			×11
リーハノファルロ	リーバモーメル石	<b>※20</b> , <b>※21</b>		<b>※21</b> , <b>※24</b>	Ī	互換	
〈HA-UH モータ〉	<u> </u>   <u></u>					ᅺᅜ	
MR-H40A (N)	HA-UH32 (B)	MR-J3-60A	<b>※</b> 1	HF-SP52 (B)	<b>※</b> 3		SC-HAJ3KT06K
MR-H60A (N)	HA-UH52 (B)	MR-J3-60A	- X-1	HF-SP52 (B)	Ж3		SC-HAJ3KT06K × 7
MIN-HOUA (N)	HA-UH102 (B)	WIN-03-00A		HC-UP152 (B)	ж з		30-11403K100K % /
MR-H200A (N)	HA-UH152 (B)	MR-J3-200A		HC-UP152 (B)	<u> </u>	×	SC-HAJ3KT3K
	` ,	MR-J3-350A		HC-UP202 (B)		×12	SC-HAJ3KT3K
MR-H350A (N)	HA-UH222 (B)	mit do dout		HC-UP352 (B) **	<del>3</del> × 4	/K12	<b>※</b> 9
HB 115001 (II)	HA-UH352 (B)	MR-J3-500A		HC-UP352 (B)			
MR-H500A (N)	HA-UH452 (B)			HC-UP502 (B)	Ж3		SC-HAJ3KT5K
					_		
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19						
MR-H20AN	HC-KF053 (B)	MR-J3-10A		HF-KP053 (B)			
	HC-KF13 (B)		<b>※</b> 2	HF-KP13 (B)		0	SC-HAJ3KT06K
MR-H40AN	HC-KF23 (B)	MR-J3-20A		HF-KP23 (B)		O	oo iinookrook
MR-H60AN	HC-KF43 (B)	MR-J3-40A		HF-KP43 (B)			
/UC_ME + 4\	×10						
〈HC-MF モータ〉	※19	1	1	HE_MD0E3 (B)	I		
MR-H20AN	HC-MF053 (B) HC-MF13 (B)	MR-J3-10A		HF-MP053 (B) HF-MP13 (B)			
MR-H40AN	HC-MF23 (B)	MR-J3-20A	<b>※</b> 2	HF-MP23 (B)		0	SC-HAJ3KT06K
MR-H60AN	HC-MF43 (B)	MR-J3-40A	~ ~ ~	HF-MP43 (B)	-		
MR-H100AN	HC-MF73 (B)	MR-J3-70A		HF-MP73 (B)			SC-HAJ3KT1K
	/ 5 (2)			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
〈HC-RF モータ〉	<b>※</b> 19						
MD HOOGAN	HC-RF103 (B)	MR-J3-200A		HC-RP103 (B)			
MR-H200AN	HC-RF153 (B)	- WK-03-200A		HC-RP153 (B)			SC-HAJ3KT3K
MR-H350AN	HC-RF203 (B)	MR-J3-350A		HC-RP203 (B)		0	
MR-H500AN	HC-RF353 (B)	MR-J3-500A		HC-RP353 (B)			SC-HAJ3KT5K
III. 110007III	HC-RF503 (B)	IIII		HC-RP503 (B)			oo Tirlook Tok
〈HC-SF モータ〉	<b>※</b> 19						
(110-31 ±-3/	HC-SF52 (B)			HF-SP52			
MR-H60AN	HC-SF53 (B)	MR-J3-60A		HF-SP52 <b>※</b> 10			SC-HAJ3KT06K
	HC-SF81 (B)	MR-J3-100A		HF-SP81 HF-SP102			
MR-H100AN	HC-SF102 (B)				-		SC-HAJ3KT1K
mit iiioonii	HC-SF103 (B)				SP102 ※10		
	HC-SF121 (B)			HF-SP121			
	HC-SF152 (B)	1		HF-SP152	*5 (		SC-HAJ3KT3K
HD 11005	HC-SF153 (B)	1		HF-SP152 <b>※</b> 10		_	
MR-H200AN	HC-SF201 (B)	MR-J3-200A		HF-SP201		0	
	HC-SF202 (B)	1		HF-SP202			
	HC-SF203 (B)	1		HF-SP202	1		
	HC-SF301 (B)			HF-SP301			
MR-H350AN	HC-SF352 (B)	MR-J3-350A		HF-SP352			
	HC-SF353 (B)			HF-SP352 ※10			
MR-H500AN	HC-SF502 (B)	MR-J3-500A		HF-SP502			SC-HAJ3KT5K
MR-H700AN	HC-SF702 (B)	MR-J3-700A		HF-SP702			SC-HAJ3KT7K
410 HE - 411	W40						
〈HC-UF モータ〉	*19					1	
MR-H10AN	HC-UF13 (B)	-		<b>V</b> 10			CO HY IONTOGA
MR-H40AN	HC-UF23 (B)	-{		<b>※</b> 13			SC-HAJ3KT06K
MR-H60AN	HC-UF43 (B) HC-UF72 (B)			HC-UP72 (B)	-		
MR-H100AN	HC-UF72 (B) HC-UF73 (B)	MR-J3-70A		HC-UP72 (B)	<b>※10</b>		SC-HAJ3KT1K
MR-H200AN	HC-UF152 (B)			HC-UP152 (B) 5:10			
MR-H350AN	HC-UF202 (B)			HC-UP152 (B) O		0	SC-HAJ3KT3K
	HC-UF352 (B)			HC-UP352 (B)			
MR-H500AN	HC-UF502 (B)	MR-J3-500A		HC-UP502 (B)			SC-HAJ3KT5K
	01 002 (D)			110 01 002 (D)			

#### 前ページの続き

既設機種		ー括置換え機種			リニューアルツール
サーボアンプ形名	サーボモータ形名	サーボアンプ形名 ※20, ※21	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	リニューアルキット ※11
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19				•
	HA-LF801 (B)		HA-LP801 (B)		SC-HAJ3KT11K
MR-H11KAN (-S300)	HA-LF12K1 (B)	- - MR-J3-11KA	HA-LP12K1 (B)		
MIN TITTINAN ( 3300)	HA-LF11K1M(B)		HA-LP11K1M(B)		
	HA-LF11K2 (B)		HA-LP11K2 (B)		
MR-H15KAN (-S300)	HA-LF15K1	MR-J3-15KA	HA-LP15K1		SC-HAJ3KT15K
	HA-LF15K1M(B)		HA-LP15K1M(B)	0	
	HA-LF15K2 (B)		HA-LP15K2 (B)		SC-HAJ3KT22K
MR-H22KAN (-S300)	HA-LF20K1 HA-LF25K1	MR-J3-22KA	HA-LP20K1 HA-LP25K1		
	HA-LF22K1M	MR-J3-ZZNA	HA-LP22K1M		
	HA-LF22K2 (B)		HA-LP22K2 (B)		
〈HA-LH□K モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H11KA (N)	HA-LH11K2	MR-J3-11KA	HA-LP11K2	△ ※15	SC-HAJ3KT11K
MR-H15KA (N)	HA-LH15K2	MR-J3-15KA	HA-LP15K2 *	(23 <u>\( \times \) \( \times 15 \)</u>	SC-HAJ3KT15K
MR-H22KA (N)	HA-LH22K2	MR-J3-22KA	HA-LP22K2 *	£23 ×22	SC-HAJ3KT22K

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 〇:互換あり、△:条件付き対応可能、×:互換なし

#### <表(7)>

<表⑦>							
既設機種	一括置換え機種		モータ側変換ケーブル形名				
エーギランプルタ	サーボモータ形名		東海本権 ケーブリ	エンコーガ亦物 ケーデッ	ブレ ナ赤塩ケ ブロ		
サーボアンプ形名	※21, ※24 互持		電源変換ケーブル	エンコーダ変換ケーブル	ブレーキ変換ケーブル		
〈HA-FF モータ〉	┃ ──減速機付は対応できません	×19					
NIMTI TOY/	<ul><li>減速機制は対応できません</li><li>HF-KP053(B)</li></ul>	W.19					
MR-H10AN	HF-KP13 (B)						
MR-H2OAN	HF-KP23 (B)	×					
MIX TIZOAN	HF-KP43 (B)	×12	MR-PWS1CBL□M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS1CBL□M-■-L ※17		
MR-H40AN	HF-KP43 (B)	7.(12					
MR-H60AN	HF-KP73 (B)						
	, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,						
〈HA-FH モータ〉	減速機付は対応できません	<b>※</b> 19					
MR-H10A (N)	HF-KP053 (B)						
MIN-III OA (N)	HF-KP13 (B)			SC-HAJ3ENM2CO5M-■			
MR-H20A (N)	HF-KP23 (B)	×	MR-PWS1CBL□M-■-L ※16		MR-BKS1CBL□M-■-L ※17		
MR-H40A (N)	HF−KP43 (B)	<b>※</b> 12	I III I III I I I I I I I I I I I I I				
	HF-KP43 (B)						
MR-H60A (N)	HF-KP73 (B)						
/UA I U =	減体機ははせたっさましょ	V/10					
〈HA-LH モータ〉	減速機付は対応できません	<b>※</b> 19	1				
MR-H60A (N)	HC-LP52		CO CY IDDMOROTMA				
MR-H200A (N)	HC-LP102 HC-LP152	0	SC-SAJ3PW2KC1M1				
MR-H350A (N)	HC-LP152 HC-LP202	Δ		SC-HAJ3ENM3C1M			
WIN-1133UA (N)	HC-LP302	×14	SC-SAJ3PW7KC1M1	30-HAUSENINISU HVI	_		
MR-H500A (N)	HA-LP502	A 14	00 0A001 #7K01#1				
MR-H700A (N)	HA-LP702	0	SC-SAJ3PW7KC1M				
〈HA-MH モータ〉	<b>※</b> 19						
MD LIQOA (NI)	HF-MP053 (B)						
MR-H2OA (N)	HF-MP13 (B)		MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM2CO5M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17		
MR-H40A (N)	HF-MP23 (B)	0					
MR-H60A (N)	HF-MP43 (B)						
MR-H100A (N)	HF-MP73 (B)						
/IIA OII — 5	W10						
〈HA-SH モータ〉	※19		1				
MR-H60A (N)	HF-SP52 (B)						
	HF-SP52 (B)		CO CA IODWOZOIM		SC-SAJ3BK1C1M		
MR-H100A (N)	HF-SP81 (B) HF-SP102 (B)		SC-SAJ3PW2KC1M				
WIK-HTOUA (IN)	HF-SP102 (B)						
	HF-SP121 (B)		SC-SAJ3PW5KC1M				
	HF-SP152 (B)						
	HF-SP152 (B)	Δ	SC-SAJ3PW2KC1M				
MR-H200A (N)	HF-SP201 (B)	×15		SC-HAJ3ENM3C1M			
	HF-SP202 (B)	7					
	HF-SP202 (B)						
	HF-SP301 (B)		SC-SAJ3PW5KC1M				
MR-H350A (N)	HF-SP352 (B)						
	HF-SP352 (B)						
MR-H500A (N)	HF-SP502 (B)						
MR-H700A (N)	HF-SP702 (B)		SC-SAJ3PW7KC1M				
ZUA 1811 = - 5\	W10						
〈HA-UH モータ〉	*19		1				
MR-H40A (N)	HF-SP52 (B)		SC-SAJ3PW2KC1M		SC-SAJ3BK1C1M		
MR-H60A (N)	HF-SP52 (B)						
MR-H200A (N)	HC-UP152 (B)	Ų	SC-SAJ3PW2KC1M1		<b>※</b> 18		
	HC-UP152 (B) HC-UP202 (B)	× ※12		SC-HAJ3ENM3C1M			
MR-H350A (N)	HC-UP352 (B)	:X:12					
	HC-UP352 (B)		SC-SAJ3PW7KC1M1		SC-SAJ3BK2C1M		
MR-H500A (N)	HC-UP502 (B)						
	0, 002 (b)			<u> </u>	<u> </u>		

# 前ページの続き

既設機種	一括置換え機種			モータ側変換ケーブル形名		
风政饿性	一					
サーボアンプ形名	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	電源変換ケーブル	エンコーダ変換ケーブル	ブレーキ変換ケーブル	
〈HC-KF モータ〉	<b>※</b> 19	_	-			
MR-H20AN	HF-KP053 (B) HF-KP13 (B)					
MR-H40AN	HF-KP23 (B)	0	MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17	
MR-H60AN	HF-KP43 (B)	1				
<hc-mf モータ=""></hc-mf>	<b>※</b> 19					
MR-H20AN	HF-MP053 (B)					
	HF-MP13 (B)					
MR-H40AN	HF-MP23 (B)	0	MR-PWS2CBL03M-■-L ※16	SC-HAJ3ENM1CO3M-■	MR-BKS2CBL03M-■-L ※17	
MR-H60AN	HF-MP43 (B)					
MR-H100AN	HF-MP73 (B)					
〈HC-RF モ <b>ー</b> タ〉	<b>※</b> 19					
MD HOOGAN	HC-RP103 (B)					
MR-H200AN	HC-RP153 (B)	1				
MR-H350AN	HC-RP203 (B)	0	既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	既設ケーブル使用可能	
MD LIEGOAN	HC-RP353 (B)	1				
MR-H500AN	HC-RP503 (B)					
〈HC-SF モータ〉	※19 HF-SP52					
MR-H60AN	HF-SP52 ※10					
	HF-SP81		SC-SAJ3PW2KC1M-S2			
MR-H100AN	HF-SP102					
MIN TITOONN	HF-SP102 ※10					
	HF-SP121		SC-HAJ3PW1C1M			
	HF-SP152					
	HF-SP152 3:10		SC-SAJ3PW2KC1M-S2			
MR-H200AN	HF-SP201	0	<u> </u>	SC-HAJ3ENM3C1M	<b>※</b> 5	
	HF-SP202					
	HF-SP202 ※10					
	HF-SP301		SC-HAJ3PW1C1M	SC-HAJ3PW1C1M		
MR-H350AN	HF-SP352		00 11/1001 H 10 1 H			
11000/111	HF-SP352 ※10					
MR-H500AN	HF-SP502					
MR-H700AN	HF-SP702					
	×19		50 BY 1 5 18 DY 11 -2 HD		<u> </u>	
〈HC-UF モータ〉	₩13		1			
MR-H10AN	V-10			<b>₩</b> 10		
MR-H40AN	<b>※</b> 13			<b>※</b> 13		
MR-H60AN	LIC LID70 (D)		四郎도 구기보므크산	CO HA ISENMOOTM	四郎도 구기보고고사	
MR-H100AN	HC-UP72 (B) HC-UP72 (B) %10	1	既設ケーブル使用可能 SC-SAJ3PW2KC1M1	SC-HAJ3ENM3C1M SC-HAJ3ENM4CO3M	既設ケーブル使用可能 ※18	
MR-H200AN	HC-UP152 (B)	0				
MR-H350AN	HC-UP202 (B)		既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	   既設ケーブル使用可能	
MR-H500AN	HC-UP352 (B)		<b>以政ソーフル関用可能</b>	30 TIAU3ENINI3UTINI		
MR-H500AN	HC-UP502 (B)	<u>1</u> /				

注意事項については2-24ページを参照してください。

# 前ページの続き

既設機種	一括置換え機種			モータ側変換ケーブル形名	
サーボアンプ形名	サーボモータ形名 ※21, ※24	互換	電源変換ケーブル	エンコーダ変換ケーブル	ブレーキ変換ケーブル
〈HA-LF モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H11KAN (-S300)	HA-LP801 (B) HA-LP12K1 (B) HA-LP11K1M (B) HA-LP11K2 (B) HA-LP15K1				
MR-H15KAN (-\$300)  MR-H22KAN (-\$300)	HA-LP15K1M (B)  HA-LP15K2 (B)  HA-LP20K1  HA-LP25K1  HA-LP22K1M  HA-LP22K2 (B)	0	既設ケーブル使用可能	SC-HAJ3ENM3C1M	既設ケーブル使用可能
〈HA-LH□K モータ〉	<b>※</b> 19				
MR-H11KA (N)	HA-LP11K2	△ ※15	既設ケーブル使用可能		
MR-H15KA (N) MR-H22KA (N)	HA-LP15K2	Δ ※15 ※22	<b>※23</b>	SC-HAJ3ENM3C1M	_

形名末尾の(B)は電磁ブレーキ付 〇:互換あり、Δ:条件付き対応可能、×:互換なし 形名内の□は「A 1」、「A 2」となります。「A 1」負荷側接続、「A 2」反負荷側接続

注意事項については2-24ページを参照してください。

#### <注意事項>

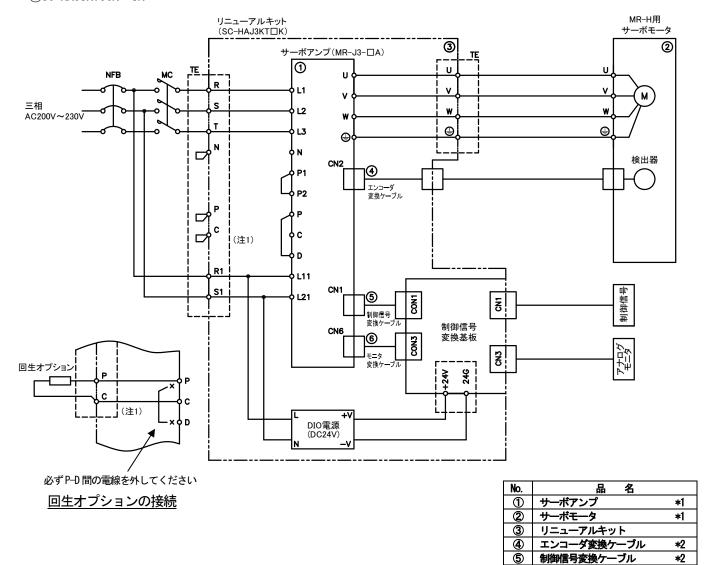
- ※1 サーボアンプ容量がアップします。
- ※2 サーボアンプ容量がダウンします。
- ※3 サーボモータ容量がアップします。
- ※4 サーボモータ置換え時は、再度容量選定を実施の上、置換えモータを選定ください。
- ※5 ブレーキ付モータを2次置換え、または一括置換えする場合は、新規電磁ブレーキケーブルの敷設が必要となります。
- ※6 2次置換え時に、再度サーボアンプの置換えが必要なため、一括置換えを推奨します。
- ※7 2次置換え時に、再度リニューアルキット (形名:SC-HAJ3KTO6K) の置換えが必要なため、一括置換えを推奨します。
- ※8 2次置換え、または一括置換えの場合は、サーボアンプ容量ダウンによりサーボアンプ外形が異なるため、リニューアルキットは特殊 品扱いとなります。
- ※9 2次置換え、または一括置換えの場合は、サーボアンプ容量アップによりサーボアンプ外形および端子台位置が大きく異なるため、リニューアルキットは使用できません。
- ※10 定格回転速度 2000r/min サーボモータにて対応します。(回転速度範囲およびトルク特性を満たしています)
- ※11 リニューアルキットを使用すると、既設 MR-H サーボアンプと比較して外形寸法が増加します。(第 7 章 外形寸法図参照)
- ※12 HA-FH、HA-FF モータを HF-KP モータへ置換える場合、および HA-UH モータを HC-UP、HF-SP モータへ置換える場合、フランジ寸法及び 軸端寸法に互換性がないため、取付け部分およびカップリング・プーリ等サーボモータ軸との連結部分の変更が必要となりますのでご 注意ください。(変更が困難な場合は、三菱電機(株)にご相談ください)
- ※13 2次置換え、一括置換え用サーボアンプ、サーボモータおよびモータ側変換ケーブルについては別途ご相談ください。
- ※14 2次置換え、一括置換えの際は、モータフランジ角寸法が+6mm、および、出力軸のモータ本体側の段差が異なりますので、置換えできない場合があります。
- ※15 HA-SH モータを HF-SP モータに置換えた場合、HA-SH モータに比べモータ慣性が約 0.5~0.7 倍になります。負荷慣性モーメント比にご注意ください。既設装置によっては、置換えできない場合があります。 また、HA-LH□K モータを HA-LP□K モータに置換えた場合、HA-LH□K モータに比べモータ慣性が約 0.75~0.9 倍になります。負荷慣性モーメント比にご注意ください。既設装置によっては、置換えできない場合があります。
- ※16 置換えモータ(HF-KP、HF-MP)用電源変換ケーブルは、三菱電機(株)製モータ電源ケーブル(形名:MR-PWS1CBL□M-■-L、MR-PWS2CBL03M-■-L)をご使用ください。
- ※17 置換えモータ (HF-KP、HF-MP) 用ブレーキ変換ケーブルは、三菱電機(株) 製モータ電磁ブレーキケーブル (形名: MR-BKS1CBL□M-■-L、MR-BKS2CBL03M-■-L) をご使用ください。
- ※18 電源変換ケーブル (SC-SAJ3PW2KC1M1) に内蔵しています。
- ※19 既設機種を絶対位置検出システムでご使用の場合は、リニューアルキットは特殊品扱いとなります。別途ご相談ください。
- ※20 置換え用サーボアンプのソフトウェアバージョン C6 版以降より対応しております。発注の際は三菱電機(株)へご相談ください。
- ※21 三菱電機(株)よりご購入ください。
- ※22 2次置換え、一括置換えの際は、サーボモータの冷却ファンは単相から三相へ変更されるため、新規電線の敷設が必要となります。
- ※23 モータを置換えた場合、既設電源ケーブルの圧着端子の変更が必要となります。 (UVW 端子ネジサイズ HA-LH15K2、22K2:M6、HA-LP15K2、22K2:M8)
- ※24 減速機付モータを置換える場合、モータによっては取付部分および減速比が異なる場合があります。置換えの際は、三菱電機(株)へご相談ください。

### 2.5 リニューアルツール接続図

本図は、リニューアルツール使用時のサーボアンプ、サーボモータに配線する接続図です。 電源系回路の接続構成は、三菱電機(株)発行のMR-J3-口A シリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。

## (1) 1次置換え(サーボアンプのみ置換える場合)

①SC-HAJ3KT06K~3K



\*1:三菱電機(株)製

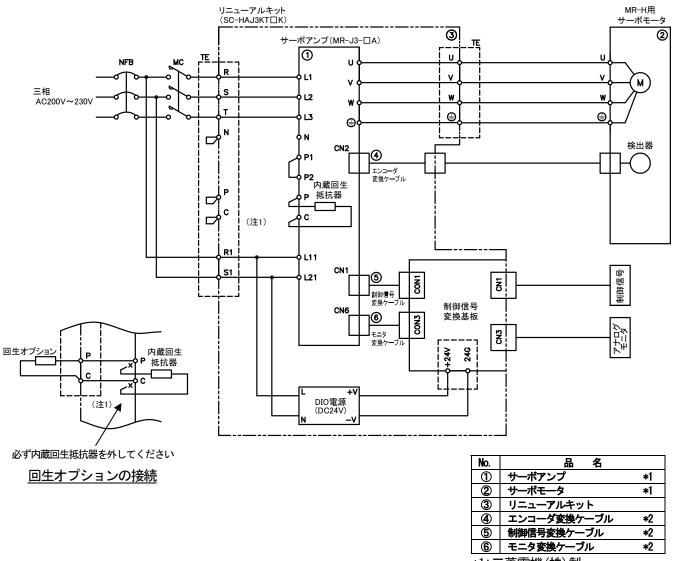
\*2: リニューアルキット同梱品

\*2

モニタ変換ケーブル

注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプのP-D間の電線を外し、リニューアルキット内電線を接続してリニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください。接続先を間違えないでください。接続先を間違えるとサーボアンプが故障します。

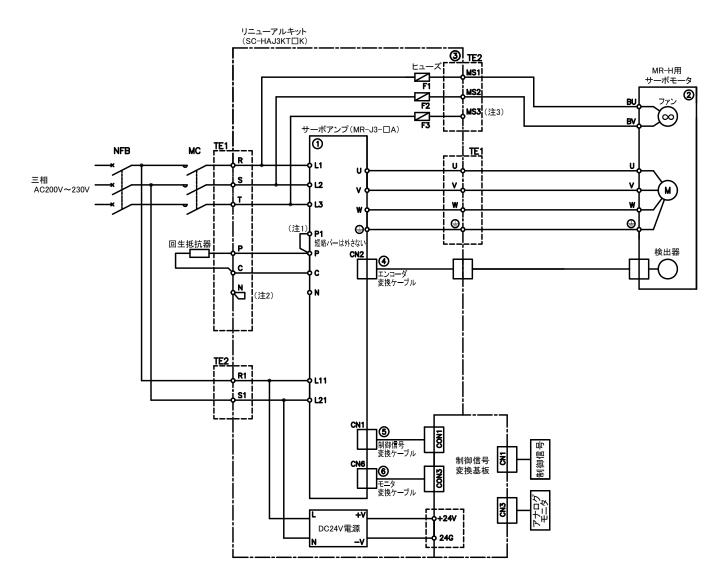
#### 2SC-HAJ3KT5K, 7K



\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプ内蔵回生抵抗器の配線(P-C間)を外し、リニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください



No.	品名	
1	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	
4	エンコーダ変換ケーブル	*2
5	制御信号変換ケーブル	*2
6	モニタ変換ケーブル	*2

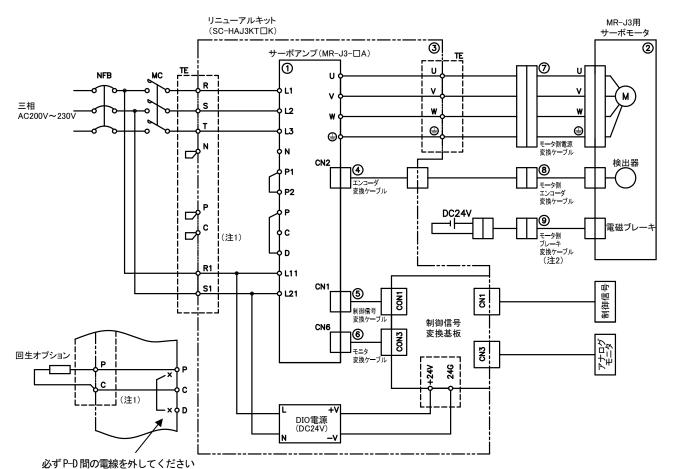
\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

- 注 1. 必ずP1-P間の配線を接続して、回生抵抗器を接続してください。回生オプションを使用する場合は、三菱電機(株) 発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注2. 電源回線コンバータ(FR-RC-□)およびブレーキユニット(FR-BU-□)を接続する際は、リニューアルキットのN端子とサーボアンプのN端子を接続してください。詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注3.SC-HAJ3KT11Kに「MS3」端子はありません。

#### (2) 2次置換え

・サーボアンプ置換え後にサーボモータを置換える場合 ①SC-HAJ3KT06K~3K



回生オプションの接続

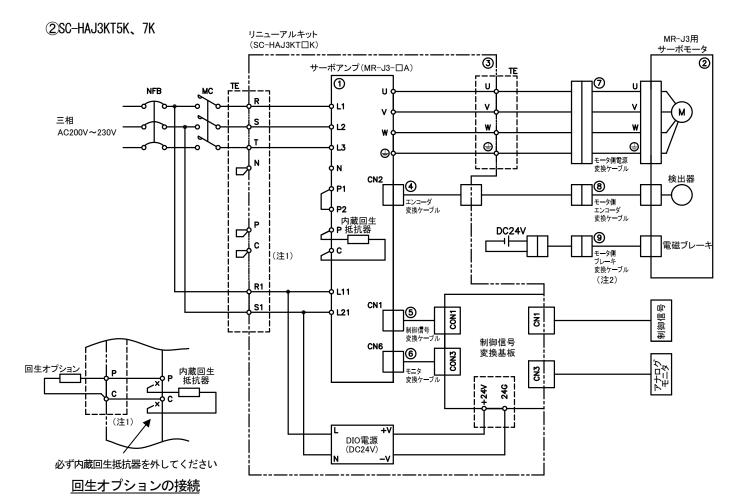
No.	品 名	
1	サーボアンプ (注3)	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	*3
4	エンコーダ変換ケーブル	*2 *3
5	制御信号変換ケーブル	*2 *3
6	モニタ変換ケーブル	*2 *3
7	モータ側電源変換ケーブル	
8	モータ側エンコーダ変換ケーブル	
9	モータ側ブレーキ変換ケーブル	

\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

\*3:1次置換えで置換え済み

- 注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプのP-D間の電線を外し、リニューアルキット内電線を接続してリニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください。接続先を間違えないでください。接続先を間違えるとサーボアンプが故障します。
- 注2. 電磁ブレーキなしの場合は不要です。
- 注3.2次置換えでも、再度サーボアンプおよびリニューアルキットの置換えが必要な場合があります。ご注意ください。



Na		
No.	品名	
①	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	*3
4	エンコーダ変換ケーブル	*2 *3
5	制御信号変換ケーブル	*2 *3
6	モニタ変換ケーブル	*2 *3
7	モータ側電源変換ケーブル	
8	モータ側エンコーダ変換ケーブル	
9	モータ側ブレーキ変換ケーブル	•

\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

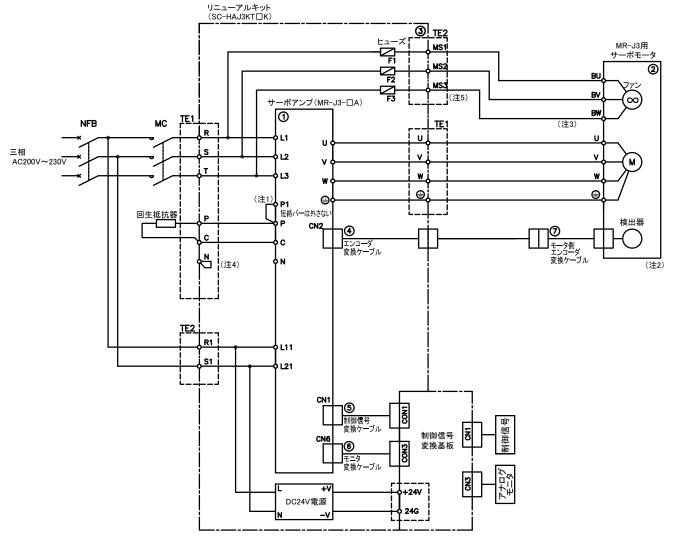
\*3:1次置換えで置換え済み

注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプ内蔵回生抵抗器の配線(P-C間)を外し、リニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください

注2. 電磁ブレーキなしの場合は不要です。

#### (3)SC-HAJ3KT11K、15K、22K

#### (モータファン電源をリニューアルキットと接続した場合)



No.	品名	
1	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	*3
4	エンコーダ変換ケーブル	*2 *3
(5)	制御信号変換ケーブル	*2 *3
6	モニタ変換ケーブル	*2 *3
7	モータ側エンコーダ変換ケーブル	

\*1:三菱電機(株)製

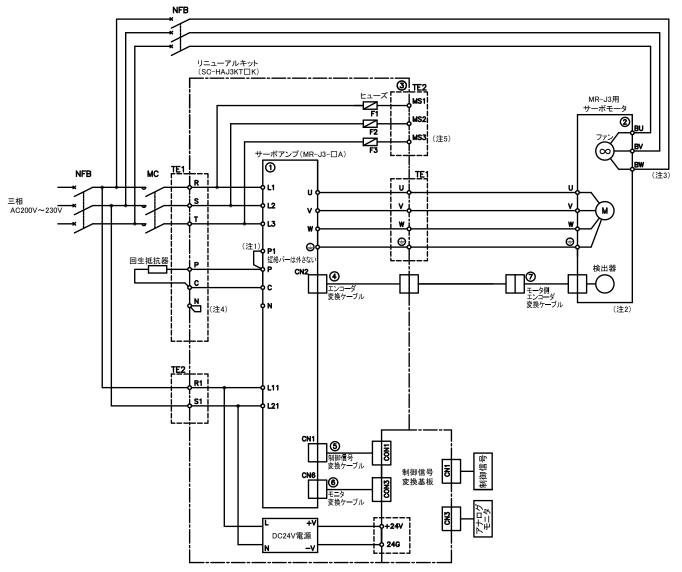
\*2: リニューアルキット同梱品

\*3:1次置換えで置換え済み

- 注 1. 必ずP1-P間の配線を接続して、回生抵抗器を接続してください。回生オプションを使用する場合は三菱電機(株) 発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注2. 2次および一括置換え時のサーボモータの配線は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注3.2次および一括置換えの際、サーボモータの冷却ファンは単層から三相へ変更されるため、TE2に「MS3」として設けていますので、BWのみ新規電線で敷設して結線できます。(SC-HAJ3KT11Kは対象外です)
- 注4. 電源回線コンバータ(FR-RC-□)およびブレーキユニット(FR-BU-□)を接続する際は、リニューアルキットのN端子とサーボアンプのN端子を接続してください。詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注5.SC-HAJ3KT11Kに「MS3」端子はありません。

#### 4)SC-HAJ3KT11K、15K、22K

(モータファンを外部で接続した場合)



No.	品名	
1	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	*3
4	エンコーダ変換ケーブル	*2 *3
5	制御信号変換ケーブル	*2 *3
6	モニタ変換ケーブル	*2 *3
7	モータ側エンコーダ変換ケーブル	•

\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

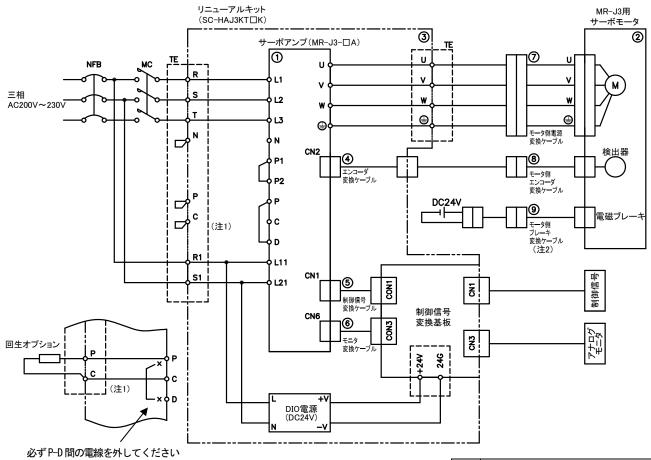
\*3:1次置換えで置換え済み

- 注 1. 必ずP1-P間の配線を接続して、回生抵抗器を接続してください。回生オプションを使用する場合は三菱電機(株) 発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注2. 2次および一括置換え時のサーボモータの配線は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注3.2次および一括置換えの際、サーボモータの冷却ファンは単相から三相へ変更されるため、全て新規電線で敷設する場合、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。(SC-HAJ3KT11Kは対象外です)
- 注4. 電源回線コンバータ(FR-RC-□)およびブレーキユニット(FR-BU-□)を接続する際は、リニューアルキットのN端子とサーボアンプのN端子を接続してください。詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注5.SC-HAJ3KT11Kに「MS3」端子はありません。

## (3) 一括置換え

・サーボアンプとサーボモータを一括で置換える場合

①SC-HAJ3KT06K~3K



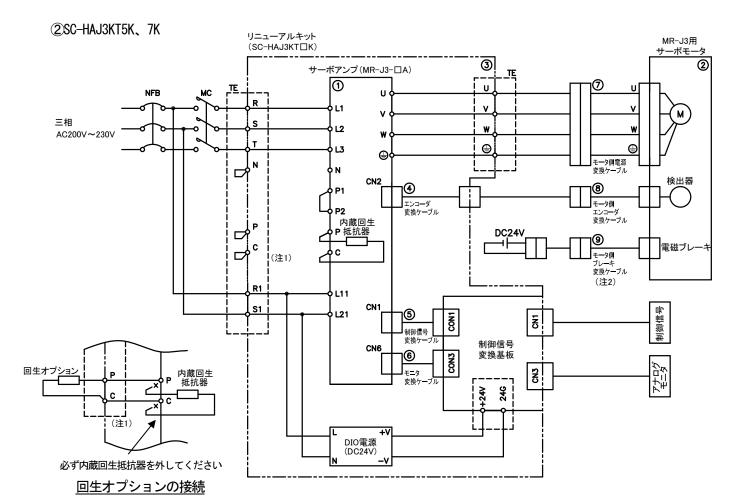
回生オプションの接続

No.	品名	
①	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	
4	エンコーダ変換ケーブル	*2
5	制御信号変換ケーブル	*2
6	モニタ変換ケーブル	*2
7	モータ側電源変換ケーブル	
8	モータ側エンコーダ変換ケーブル	•
9	モータ側ブレーキ変換ケーブル	

\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

- 注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプのP-D間の電線を外し、リニューアルキット内電線を接続してリニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください。接続先を間違えないでください。接続先を間違えるとサーボアンプが故障します。
- 注2. 電磁ブレーキなしの場合は不要です。



No.	品名	
1	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	
4	エンコーダ変換ケーブル	*2
5	制御信号変換ケーブル	*2
6	モニタ変換ケーブル	*2
7	モータ側電源変換ケーブル	
8	モータ側エンコーダ変換ケーブル	
9	モータ側ブレーキ変換ケーブル	

\*1:三菱電機(株)製

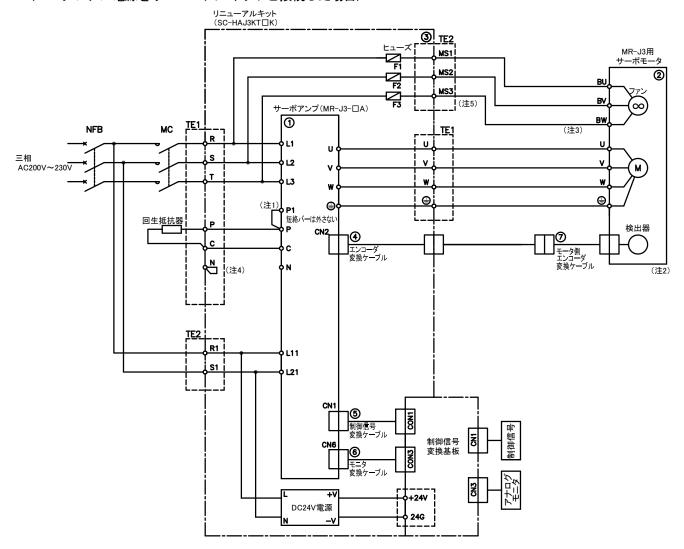
\*2: リニューアルキット同梱品

注 1. 回生オプションを使用する場合、必ずサーボアンプ内蔵回生抵抗器の配線(P-C間)を外し、リニューアルキットのP-C間に回生オプションを取付けてください

注2. 電磁ブレーキなしの場合は不要です。

#### (3)SC-HAJ3KT11K、15K、22K

(モータファン電源をリニューアルキットと接続した場合)

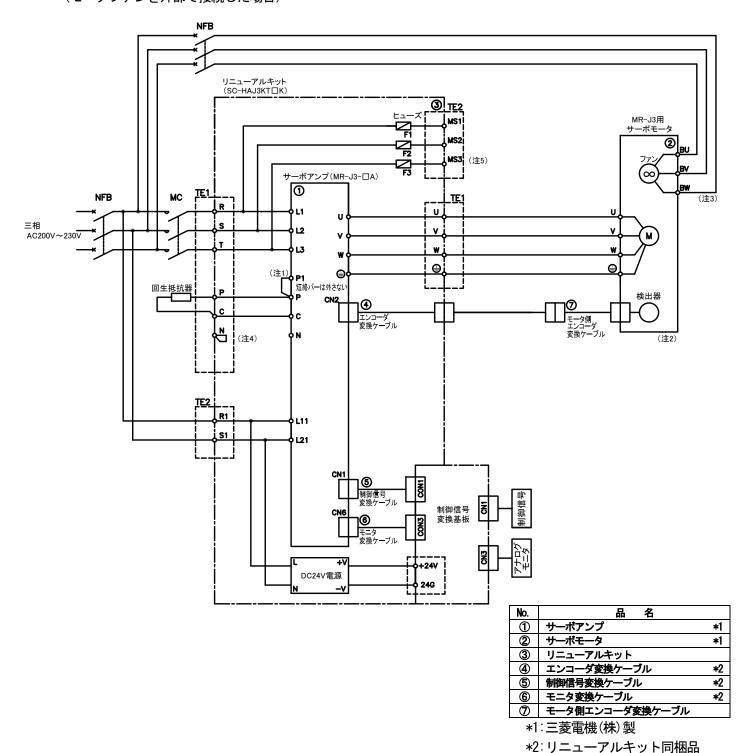


No.	品 名	
1	サーボアンプ	*1
2	サーボモータ	*1
3	リニューアルキット	
4	エンコーダ変換ケーブル	*2
5	制御信号変換ケーブル	*2
6	モニタ変換ケーブル	*2
Ø	モータ側エンコーダ変換ケーブル	

\*1:三菱電機(株)製

\*2: リニューアルキット同梱品

- 注 1. 必ずP1-P間の配線を接続して、回生抵抗器を接続してください。回生オプションを使用する場合は三菱電機(株) 発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注2. 2次および一括置換え時のサーボモータの配線は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注3.2次および一括置換えの際、サーボモータの冷却ファンは単層から三相へ変更されるため、TE2に「MS3」として設けていますので、BWのみ新規電線で敷設して結線できます。(SC-HAJ3KT11Kは対象外です)
- 注4. 電源回線コンバータ(FR-RC-□)およびブレーキユニット(FR-BU-□)を接続する際は、リニューアルキットのN端子とサーボアンプのN端子を接続してください。詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注5.SC-HAJ3KT11Kに「MS3」端子はありません。



- 注 1. 必ずP1-P間の配線を接続して、回生抵抗器を接続してください。回生オプションを使用する場合は三菱電機(株) 発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注2. 2次および一括置換え時のサーボモータの配線は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注3.2次および一括置換えの際、サーボモータの冷却ファンは単相から三相へ変更されるため、全て新規電線で敷設する場合、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。(SC-HAJ3KT11K は対象外です)
- 注4. 電源回線コンバータ(FR-RC-□)およびブレーキユニット(FR-BU-□)を接続する際は、リニューアルキットのN端子とサーボアンプのN端子を接続してください。詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 注5.SC-HAJ3KT11Kに「MS3」端子はありません。

## 2.6 仕様

# 2.6.1 標準仕様

## (1) リニューアルキット仕様

	項目		仕 様
_	電圧・周波数		三相 AC200~230V、50/60Hz
電源	許容電圧	変動	三相 AC 170~253V
mr.	許容周波数	放変動	±5%以内
	周囲温度	運転	0~+55°C(凍結のないこと)
	同四遍及	保存	-20~+65℃(凍結のないこと)
	周囲湿度	運転	90%RH 以下(結露のないこと)
環境		保存	90%のログト(和路のからいこと)
境	<b>電田</b> 名	=	屋内(直射日光が当たらないこと)
	雰囲気		腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと
	標高		海抜 1000m 以下
	振動		5. 9m/s²以下

<sup>※</sup>サーボアンプおよびモータ仕様については三菱電機(株)発行の技術資料を参照ください。

### 2.6.2 端子台仕様

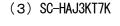
 $(1)SC-HAJ3KT06K\sim3K$ 

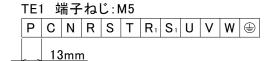
リニューアルキット端子台信号配列 (MR-H口A(N)サーボアンプと同様です)

# TE1 Р С N R

# (2)SC-HAJ3KT5K







TE2 端子ねじ: M3.5



端子ねじ:M4

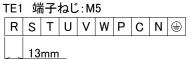
#### (4)SC-HAJ3KT11K

S Т

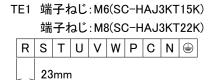
Rı

Sı U ٧ W 









#### TE2 端子ねじ: M4



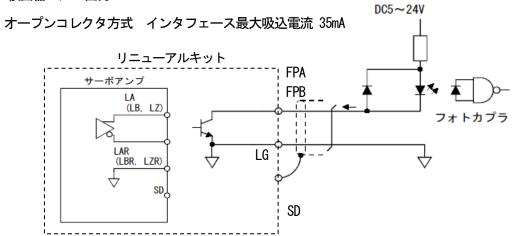
# TE2 端子ねじ: M4



注 1. 外形 9mm 以上の圧着端子をご使用の場合は、圧着端子の交換が必要です。

# 2. 6. 3 インタフェース仕様

# (1)検出器パルス出力

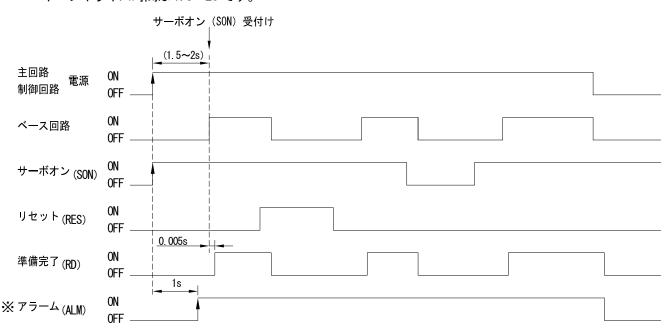


#### 2.6.4 サーボアンプのイニシャライズ時間

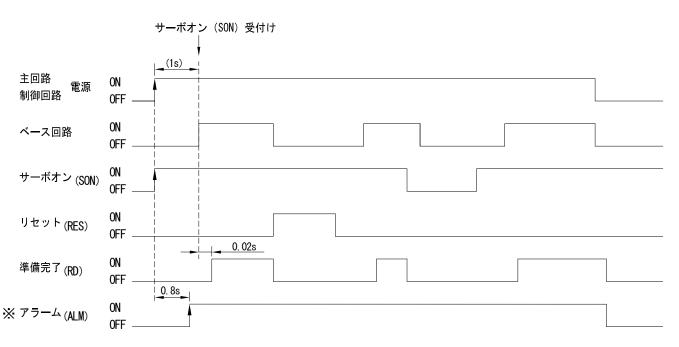
MR-J3-□A シリーズサーボアンプのイニシャライズ時間(電源投入からサーボオン受付までの時間)について示します。

イニシャライズ時間は、MR-H□A(N)シリーズサーボアンプでは最大 1s ですが、MR-J3-□A シリーズ サーボアンプでは 1.5~2s になります。置換える場合、イニシャライズ時間の差に注意してください。

# (1) MR-J3-□A シリーズサーボアンプイニシャライズ時間は1.5~2s です。



# (2) MR-H□A(N) シリーズサーボアンプ イニシャライズ時間は最大 1s です。



## <リニューアルツール使用時の注意事項>

- ※ 電源投入および遮断時にアラーム信号が出力します。
- ※ イニシャライズの時間の差によってサーボロック時間が異なるため、電磁ブレーキ開放時間に注意してください。上下軸の落下防止で電磁ブレーキを使用している場合、落下しない時間を設定してください。

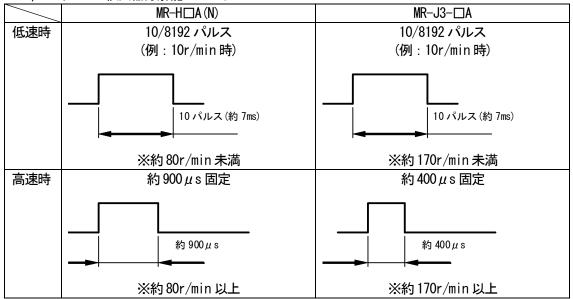
## 2.6.5 Z相パルスの幅について(1次置換え時)

MR-H シリーズと MR-J3 シリーズではサーボアンプより出力される検出器 Z 相パルス信号 (OP) のパルス幅および立ち上がりのタイミングが異なります。

1次置換え時(サーボアンプのみ置換えの場合)、原点の再設定を実施ください。

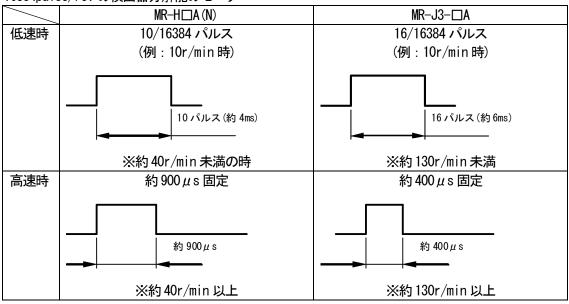
#### <小容量モータ(HA-FH、HA-MH)>

8192pulse/rev の検出器分解能のモータ



#### <中、大容量モータ(HA-UH、SH、LH)>

16384pulse/rev の検出器分解能のモータ



#### ※原点復帰の際は、電源投入後、サーボモータを一回転以上回してから実施ください。

正しい原点設定ができない場合があります。

※2次置換えおよび、一括置換え(サーボモータ置換え)時は、本内容に関わらず、原点の再設定を実施ください。

# 2.7 オプション・周辺機器使用時の注意

# ♠ 注意 ●回生オプションは、再選定が必要な場合があります。

MR-J3-□A シリーズサーボアンプに使用するオプション・周辺機器は下記表にしたがって使用してください。 使用方法や組合せによっては既設のオプション・周辺機器が使用できない場合があります。

オプション	既設品	<b>冷</b> 辛重语
周辺機器	の使用	注意事項
パラメータ	×	仕様が異なるため既設品(MR-H 用 : MR-PRU01A)は使用できません。
ユニット	^	別途、MR-J3 用パラメータユニット(形名:MR-PRU03)をご準備ください。
回生オプション	Δ	<ul> <li>(1) 回生オプションを使用している場合 サーボモータが組み込まれる機械や運転パターンに変更がなければ既設の回生 オプションを使用できます。</li> <li>(2) 回生オプションを使用していない場合 MR-J3-□A サーボアンプと MR-H□A(N) サーボアンプでは、内蔵回生抵抗器または 回生コンデンサの回生能力が違います。 三菱電機(株)発行の MR-J3-□A シリーズ サーボアンプ技術資料集を参照の上、内蔵回生抵抗器では回生エネルギを消費 できない場合、新たに回生オプションを追加してください。</li> </ul>
電源回生 コンバータ	0	同一容量のMR-J3-A サーボアンプでリニューアルした場合、既設品を使用できます。
ダイナミック ブレーキ	Δ	<ul> <li>(1) 7kW 以下</li> <li>MR-J3-□A サーボアンプ内蔵のダイナミックブレーキを使用してください。</li> <li>※サーボアンプ内蔵のダイナミックブレーキを使用した場合、ダイナミックブレーキの特性により惰走量が異なりますのでご注意ください。</li> <li>(2) 11kW 以上</li> <li>既設品を使用できます。</li> </ul>
カ率改善 リアクトル	0	既設品を使用できます。
冷却フィン外出し アタッチメント	×	対応しておりません。
オプション カード	×	オプションカード機能には対応しておりません。
ブレーキ ユニット	0	既設品を使用できます。

オプション・周辺機器を使用する場合、オプション・周辺機器の選択などのパラメータ設定が必要です。第5章を参照してパラメータを設定してください。

接続、ダイナミックブレーキの特性などの詳細は、三菱電機(株)発行のMR-J3-口A シリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。

# 2.7.1 回生オプション

回生オプションは改めて回生能力を計算するなど再度容量選定して、必要に応じて回生オプションを用意してください。

# (1)組合せ一覧

既設サーボ	回生オプション		置換えサーボ	回生オプション	
アンプ形名	形名		アンプ形名	形名	既設品の使用
MD 1140A (N)	MR-RB013		MD 10 104	MR-RB013	0
MR-H10A (N)	MR-RB033	$\rightarrow$	MR-J3-10A	MR-RB033	0
MR-H20A (N)	MR-RB013	$\rightarrow$	MR-J3-20A	注1	
WIN-1120A (N)	MR-RB033		WIN-03-ZOA	MR-RB033	0
MR-H40A (N)	MR-RB32	$\rightarrow$	MR-J3-40A	MR-RB32	0
MR-H60A (N)	MR-RB32	1	MR-J3-60A	MR-RB32	0
WIN-HOUA (N)	WINTND32		MR-J3-70A	MR-RB32	0
MR-H100A (N)	MR-RB32		MR-J3-70A	MR-RB32	0
WIN-TITOOA (N)		$\rightarrow$	MR-J3-100A	MR-RB32	0
MR-H200A (N)	MR-RB34	$\rightarrow$	MR-J3-200A	MR-RB34	0
WIN-HZOOA (N)	MR-RB54 注 2			MR-RB54 注 2	0
MR-H350A (N)	MR-RB30		MR-J3-350A	MR-RB30	0
MR-H500A (N)	MR-RB50 注2		MR-J3-500A	MR-RB50 注 2	0
MR-H700A (N)	MR-RB31	$\rightarrow$	MR-J3-700A	MR-RB31	0
WIN-11700A (N)	MR-RB51 注 2			MR-RB51 注 2	0
MR-H11KA (N)	付属品	→ →	MR-J3-11KA	付属品	0
MILY_III II/A (M)	MR-RB65			MR-RB65	0
MR-H15KA (N)	付属品		MR-J3-15KA	付属品	0
IIII III JIVA (IV)	MR-RB66			MR-RB66	0
MR-H22KA (N)	付属品	$\rightarrow$	MR-J3-22KA	付属品	0
WR-NZZKA (N)	MR-RB67			MR-RB67	0

- : 必要なし

注1:MR-J3-□A 置換え時は、サーボアンプ内蔵の回生抵抗器になります

注2:冷却ファンを設置した場合

# (2) パラメータの設定

使用する回生オプションに合わせて、パラメータ No. PAO2 を設定してください。(第5章 パラメータ参照)

# 第3章 MR-H口A(N)リニューアルツールの置換え方法

### 3.1 置換え手順

置換え手順は、以下の順序で行ってください。

梱包品の確認を行う。

3.2 梱包品の確認 参照



サーボアンプの制御モードを選択する。 (工場出荷時は、位置制御モードです。)

3.3.1 (1) 制御モードの選択 参照



サーボアンプの指令パルス列入力信号を選択する。 (工場出荷時は、差動ラインドライバ方式です。)

3.3.1(2)指令パルス列の選択 参照



外付ダイナミックブレーキ信号を選択する。 (11kW 以上のみ)

3.3.1 (3) 外付ダイナミックブレーキ 信号の選択 参照



PC、TL 信号を選択する。 (速度制御モードのみ)

3.3.2 PC、TL 信号の選択 参照



リニューアルツールを使用した置換え作業を行う。

3.3.3~3.4節 参照



立上げと運転を行う。

第4章 立上げ 参照 第5章 パラメータ設定 参照

# 3.2 梱包品の確認

梱包を開いて、お客様が注文されたセット内容であるかご確認ください。

リニューアルツール形名:

<リニューアルキット> ①SC-HAJ3KT06K、②SC-HAJ3KT1K、③SC-HAJ3KT3K、

(4)SC-HAJ3KT5K、(5)SC-HAJ3KT7K、(6)SC-HAJ3KT11K、

7SC-HAJ3KT15K、 8SC-HAJ3KT22K

No.	梱包品名称		数量						
INO.	他已前右孙	1	2	3	4	5	6	7	8
1	アタッチメント	1	1	1	1	1	1	1	1
2	サーボアンプ取付ねじ(ばね座金平座金付き M5×12)	2	3	3	4	4			
3	サーボアンプ取付ねじ(ばね座金平座金付き M10×12)						4	4	4
4	制御信号変換ケーブル	1	1	1	1	1	1	1	1
5	モニタ変換ケーブル	1	1	1	1	1	1	1	1
6	エンコーダ変換ケーブル	1	1	1	1	1	1	1	1
7	結束バンド	2	2	2	2	2	2	2	2

注. 本製品にはサーボアンプは含まれていません。三菱電機(株)から別途ご購入ください。

# 3.3 リニューアルキットの置換え作業

<置換え作業の注意事項>

ねじは下記締付けトルク値で締付けてください。

ねじの呼び	使用部分 (注)	締付けトルク[N·m]
М3	制御信号変換基板カバー(全機種共通)	0.72
M 3	端子台カバー取付ネジ(06K、1K、3K、7K、11K、15K、22K)	0.5以下
M3.5	端子台 TE2 (5K)	1.10
M 4	ベース⇔サーボアンプ取付用ベース(06K、1K、3K) 端子台 TE1(06K、1K、3K、5K) 端子台 TE2(11K、15K、22K) サーボアンプ PE 端子(06K、1K、3K、5K、7K)	1.65
M 5	ベース⇔サーボアンプ取付用ベース(5K、7K) ベース取付用(06K、1K、3K、5K) サーボアンプ取付用(06K、1K、3K、5K、7K) 端子台 TE1(7K、11K)	3.24
M 6	ベース取付用(7K) 端子台 TE1(15K)	5.49
M 8	端子台 TE1 (22K)	13.23
M 1 0	ベース⇔サーボアンプ取付用ベース(11K、15K、22K) ベース取付用(11K、15K、22K) サーボアンプ取付用(11K、15K、22K)	26.46

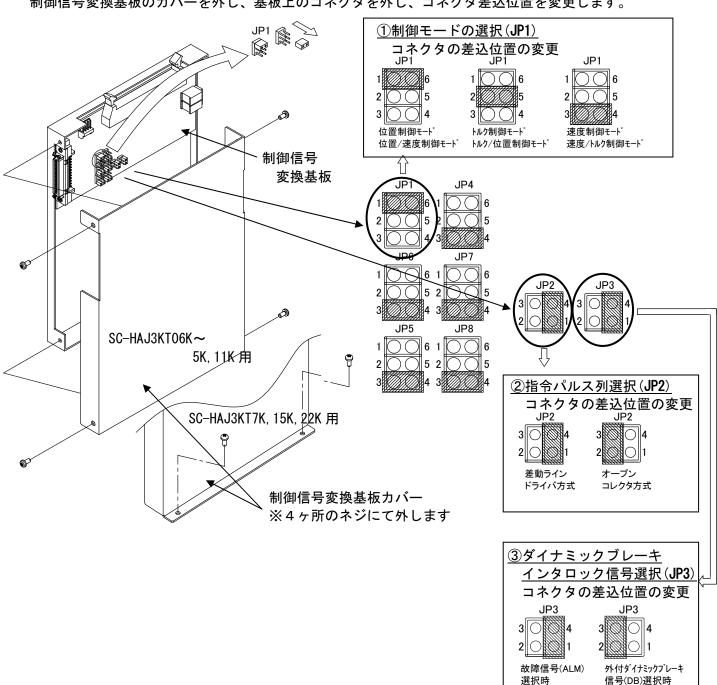
注:括弧内はリニューアルキット容量

- 3.3.1 制御モードおよび指令パルス列の選択
- (1) サーボアンプの制御モードを速度またはトルク制御モードに変更する場合のみ下記作業を行って ください。

※工場出荷時は位置制御モード

- (2)サーボアンプの指令パルス列入力信号をオープンコレクタ方式で入力する場合のみ下記作業を行って ください。 ※工場出荷時は差動ラインドライバ方式
- (3) 11kW 以上のサーボアンプで外付けダイナミックブレーキを使用する場合のみ下記作業を行って ください。 ※工場出荷時は故障信号(ALM)

制御信号変換基板のカバーを外し、基板上のコネクタを外し、コネクタ差込位置を変更します。

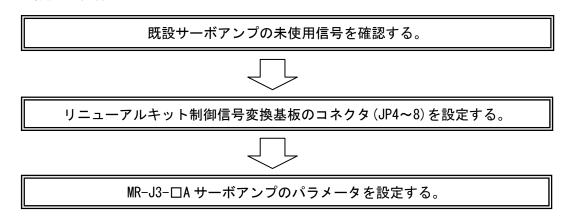


その他 JP4~JP8 の信号切替については、3.3.2 節を参照ください。

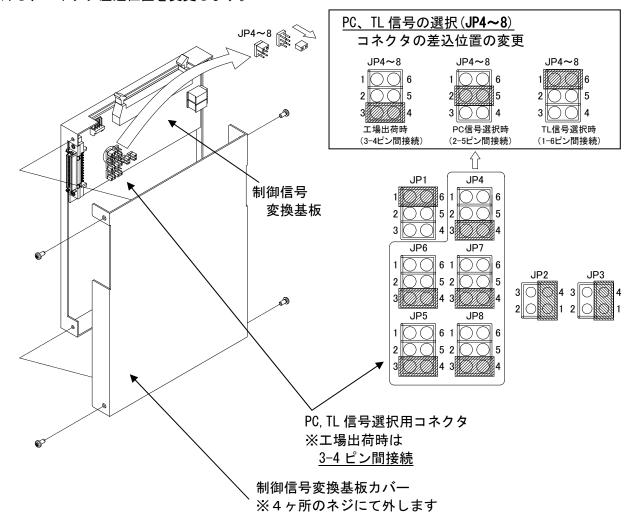
#### 3.3.2 PC、TL 信号の選択(速度制御モードのみ)

既設  $MR-H\square A(N)$  サーボアンプにて速度制御モード時に、PC、TL 信号を使用している場合は、本項を参照の上、制御信号変換基板上のコネクタ ( $JP4\sim JP8$ ) および MR-J3 サーボアンプのパラメータを設定してください。

#### (1) 設定の手順

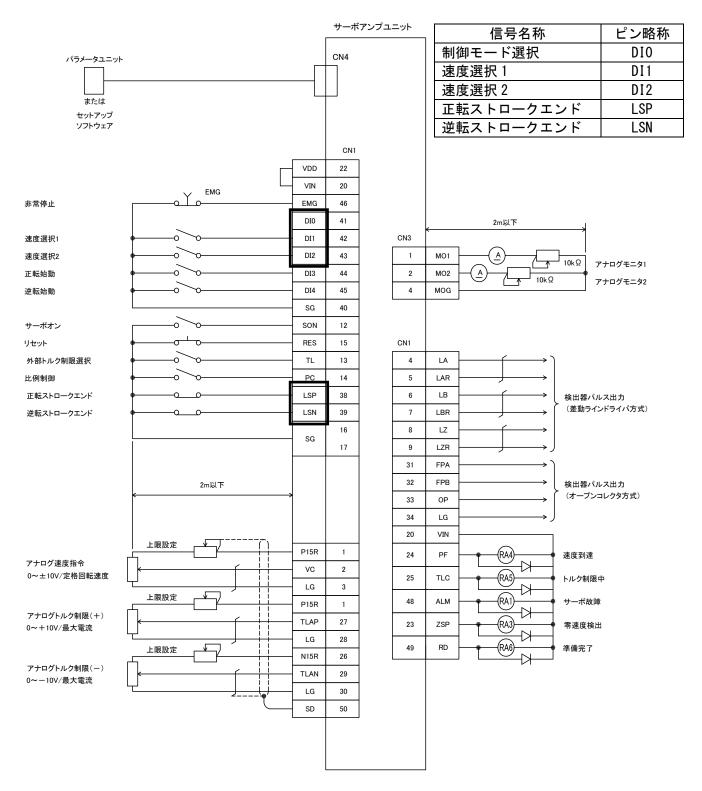


コネクタ(JP4~8)を変更する際は、制御信号変換基板のカバーを外し、基板上のコネクタを 外し、コネクタ差込位置を変更します。



## (2) 既設サーボアンプの未使用信号確認

下図はMR-H□A(N)サーボアンプの速度制御モード時の標準結線図です。下表の信号または、接続図 太枠部分の信号より、既設サーボアンプにて使用していない信号をご確認ください。



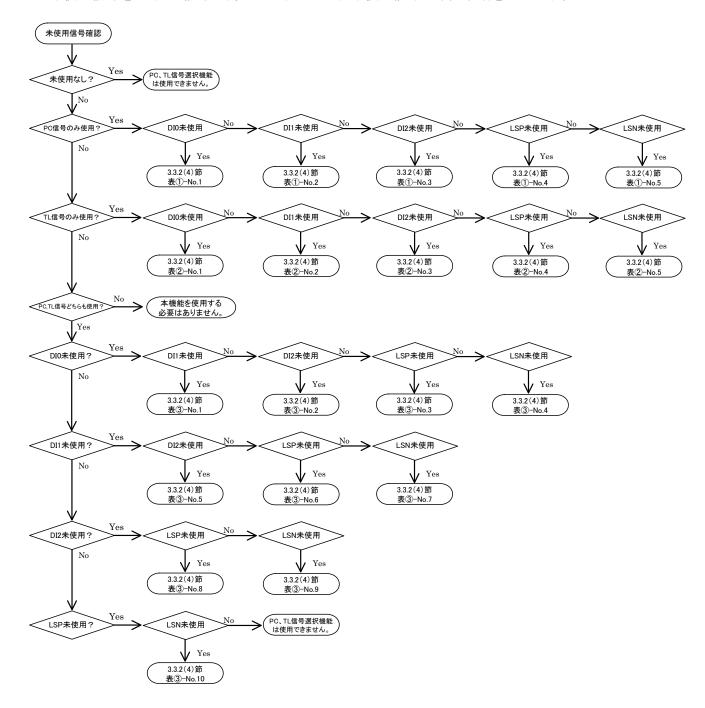
MR-H□A(N)速度制御モード標準結線図

#### 注意事項

- ・既設サーボアンプにて未使用信号がなき場合は対応できません。
- ・速度制御モード以外の制御モードには対応しておりません。
- ・制御モード切替には対応しておりません。

## (3) 信号確認手順

未使用信号を PC、TL 信号へ割り付けするため、未使用信号の確認手順を示します。



# (4)制御信号変換基板コネクタ(JP4~8)設定

未使用信号確認後、下記表に従いコネクタ(JP4~8)および、MR-J3 サーボアンプのパラメータを設定してください。

# ①PC 信号を使用している場合 (未使用信号 → PC 信号に変更)

表①

NI-	土体甲层早	コネクタ設定		MR-J3 サーボアンプパラメータ設定		
No.	未使用信号	コネクタ No.		パラメータ No.	設定値	
1	DIO が未使用の場合 「DIO(LOP)」 → 「PC」に変更する	JP4		PD12	00□□ <b>04</b> □□h (初期値∶00232323h)	
2	DI1 が未使用の場合 「DI1(SP1)」 → 「PC」に変更する	JP5	【変更前】 【変更後】	PD08	00□□ <u>04</u> □□ (初期値∶00202006h)	
3	DI2 が未使用の場合 「DI2(SP2)」 → 「PC」に変更する	JP6	$ \begin{array}{c cccc} 1 & 6 & 1 & 6 \\ 2 & 5 & 5 & 5 \end{array} $	PD04	00□□ <b>04</b> □□ (初期値:00212100h)	
4	LSP が未使用の場合 「LSP」 → 「PC」に変更する	JP7	4 3 4 3 4 4 3 6 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	PD10	00□□ <u>04</u> □□ (初期値∶00000A0Ah)	
5	LSN が未使用の場合 「LSN」 → 「PC」に変更する	JP8		PD11	00□□ <u>04</u> □□ (初期値∶00000B0Bh)	

※:対象となる選択ピン以外の接続は工場出荷状態(3-4ピン間接続)のままとしてください。

※:信号名()内は、MR-J3サーボアンプの信号名称。

# ②<u>TL 信号を使用している場合(未使用信号 → TL 信号に変更)</u>

表②

N	+	コネクタ設定		MR-J3 サーボアンプパラメータ設定		
No.	未使用信号 	コネクタ No.		パラメータ No.	設定値	
1	DIO が未使用の場合 「DIO(LOP)」 → 「TL」に変更する	JP4		PD12	00□□ <u>05</u> □□h (初期値 : 00232323h)	
2	DI1 が未使用の場合 「DI1(SP1)」 → 「TL」に変更する	JP5	【変更前】【変更後】	PD08	00□□ <u>05</u> □□ (初期値∶00202006h)	
3	DI2 が未使用の場合 「DI2(SP2)」 → 「TL」に変更する	JP6	$ \begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$	PD04	00□□ <u>05</u> □□ (初期値∶00212100h)	
4	LSP が未使用の場合 「LSP」 → 「TL」に変更する	JP7	3	PD10	00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000A0Ah)	
5	LSN が未使用の場合 「LSN」 → 「TL」に変更する	JP8		PD11	00□□ <u>05</u> □□ (初期値∶00000B0Bh)	

※:対象となる選択ピン以外の接続は工場出荷状態(3-4 ピン間接続)のままとしてください。

※:信号名()内は、MR-J3サーボアンプの信号名称。

# ③PC および TL 信号を使用している場合 (未使用信号 → PC および TL 信号に変更)

表③

	未使用信号の信号変更		コネクタ設定.		MR-J3 サーボアンプパラメータ設定		
No.	PC 信号への変更	TL 信号への変更	PC 信号分設定	TL 信号分設定	PC 信号分設定	TL 信号分設定	
1	DIO が未使用の場合 「DIO(LOP)」 → 「PC」	DI1 が未使用の場合 「DI1(SP1)」→「TL」	<u>JP4:2-5ピン</u> (表①- No.1)	<u>JP5:1-6ピン</u> (表②- No.2)	PD12:00□□ <u>04</u> □□ (初期値:00232323h)	PD08:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00202006h) (表②- No.2)	
2		DI1 を使用して DI2(SP2)が未使用の場合 「DI2(SP2)」→「TL」		<u>JP6:1-6ピン</u> (表②- No.3)	(表①- No.1)	<b>PD04</b> :00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00212100h) (表②- No.3)	
3		DI1、DI2 を使用して LSP が未使用の場合 「LSP」 → 「TL」		<u>JP7:1-6ピン</u> (表②- No.4)		PD10:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000A0Ah) (表②- No.4)	
4		DI1、DI2、LSPを使用して LSN が未使用の場合 「LSN」 → 「TL」		<u>JP8:1-6ピン</u> (表②- No.5)		PD11:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000B0Bh) (表②- No.5)	
5	DIO を使用して DI1 が未使用の場合	DI2(SP2)が未使用の場合 「DI2(SP2)」 → 「TL」	<u>JP5:2-5ピン</u> (表①- No.2)	<u>JP6:1-6ピン</u> (表②- No.3)	PD08:00□□ <u>04</u> □□ (初期値:00202006h)	PD04:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00212100h) (表②- No.3)	
6	「DI1(SP1)」 → 「PC」	DI2 を使用して LSP が未使用の場合 「LSP」 →「TL」		<u>JP7:1-6ピン</u> (表②- No.4)	(表①− No.2)	PD10:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000A0Ah) (表②- No.4)	
7		LSP を使用して LSN が未使用の場合 「LSN」 →「TL」		<u>JP8:1-6ピン</u> (表②- No.5)		PD11:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000B0Bh) (表②- No.5)	
8	DI0、DI1 を使用して DI2(SP2)が未使用の場合	LSP が未使用の場合 「LSP」 → 「TL」	<u>JP6:2-5ピン</u> (表①- No.3)	<u>JP7:1-6ピン</u> (表②- No.4)	<b>PD04</b> :00□□ <u>04</u> □□ (初期値:00212100h) (表①- No.3)	PD10:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000A0Ah) (表②− No.4)	
9	「DI2」 → 「PC」	LSP を使用して LSN が未使用の場合 「LSN」 →「TL」		<u>JP8:1-6ピン</u> (表②- No.5)		PD11:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000B0Bh) (表②− No.5)	
10	DIO、DI1、DI2を使用して LSP が未使用の場合 「LSP」 → 「PC」	LSN が未使用の場合 「LSN」 → 「TL」	<u>JP7:2-5ピン</u> (表①- No.4)	<u>JP8:1-6ピン</u> (表②- No.5)	<b>PD10</b> :00□□ <u>04</u> □□ (初期値:00000A0Ah) (表①− No.4)	PD11:00□□ <u>05</u> □□ (初期値:00000B0Bh) (表②− No.5)	

※:対象となる選択ピン以外の接続は工場出荷状態(3-4 ピン間接続)のままとしてください。

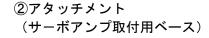
<sup>※:</sup>信号名( )内は、MR-J3 サーボアンプの信号名称。



(1) リニューアルキットの組み立て準備

出荷時のアタッチメントを、

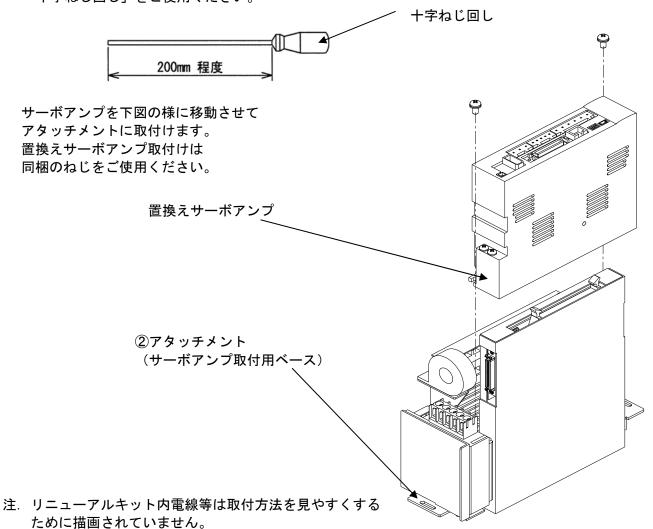
- ①ベース、
- ②サーボアンプ取付用ベース、 に分けるように取外します。

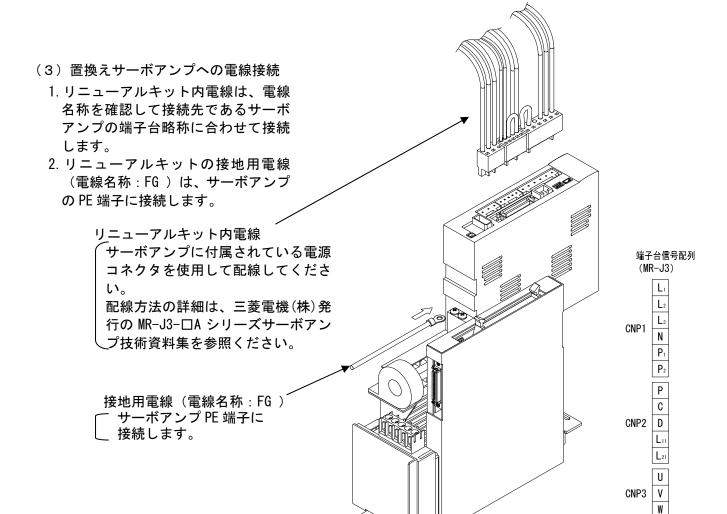


①アタッチメント (ベース)

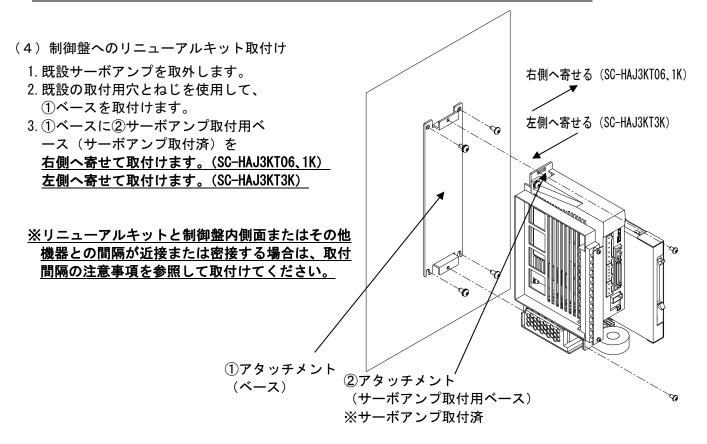
(2) リニューアルキットへの置換えサーボアンプ取付け

サーボアンプとリニューアルキット間にスペースがないため、サーボアンプ取付けの際には下図のような「十字ねじ回し」をご使用ください。





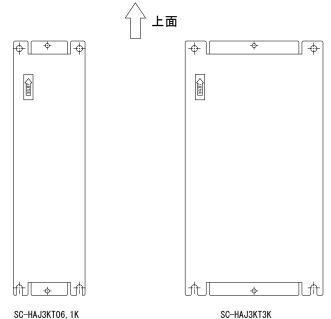
結束バンド(同梱品)を使用して、リニューアルキット内電線を括り、固定してください。



# ※取付け方向の注意事項

ベースの取付け方向の表示にしたがって取付けてください。

取付け方向は必ずお守りください。サーボアンプの上下方向が逆になります。



# ※取付け間隔の注意事項

## SC-HAJ3KT06、1K 使用の場合

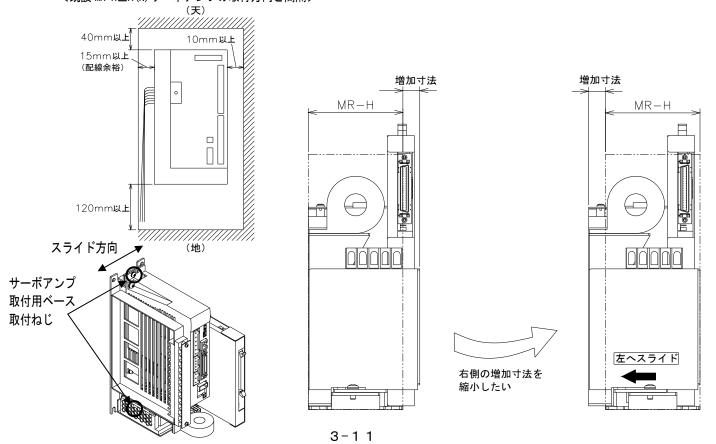
複数台並べて設置している場合など、左右のサーボアンプ間の隙間の最小値が 10mm であり、リニューアルキット使用時の右側の増加寸法が10mm を超えます。

その場合、リニューアルキットの上下に使用している2ケ所のサーボアンプ取付用ベース取付ねじを緩めて左側へスライドすることにより、サーボアンプ左側にある配線余裕のための 15mm 以上の間隔へ右側の増加寸法を移行して調整することができます。

# SC-HAJ3KT3K 使用の場合

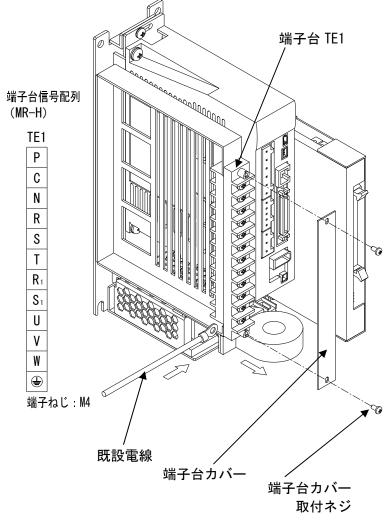
既設サーボアンプと端子台位置が異なり左側には配線余裕が必要となるため、右側へスライドすること により左側の配線余裕を確保することができます。

<既設 MR-H□A(N)サーボアンプの取付方向と間隔>



# (5) リニューアルキットへの既設電線の接続

- 1. 端子台カバーを取外します。
- 2. 既設サーボアンプの端子台 TE1 に接続 している既設電線をリニューアルキットの端子台 TE1 へ接続します。
- 3. 端子台カバーを取付けます。

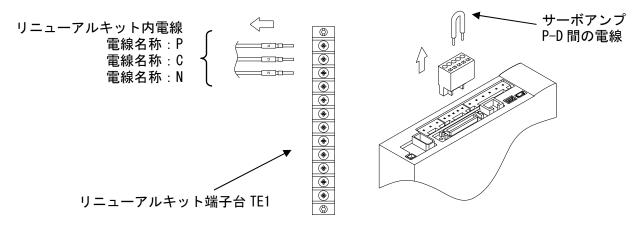


### <回生オプションを使用する場合>

- 1. リニューアルキットの端子台 TE1 からのリニューアルキット内電線の P、C の電線を外します。
- 2. サーボアンプの P-D 間の電線を外します。
- 3. リニューアルキット内電線の P、C の電線を接続先であるサーボアンプの端子台略称に合わせて接続します。
- 4. リニューアルキットの端子台 TE1 の P-C 間に回生オプションを接続します。

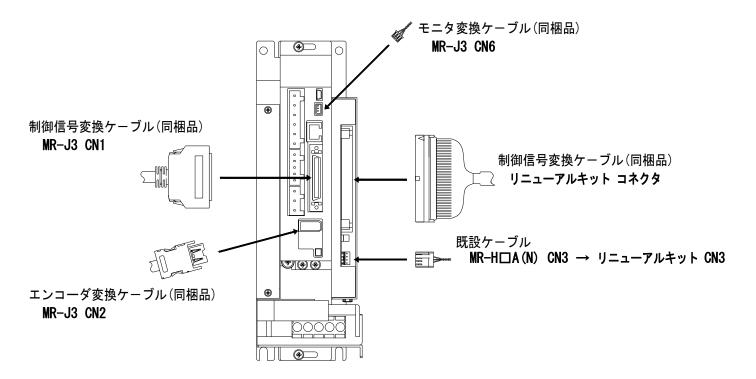
#### <電源回生コンバータを使用する場合 (MR-H350A(N)のみ) >

- 1. リニューアルキットの端子台 TE1 からのリニューアルキット内電線の P、N の電線を外します。
- 2. サーボアンプの P-D 間の電線を外します。
- 3. リニューアルキット内電線の P、N の電線を接続先であるサーボアンプの端子台略称に合わせて接続します。
- 4. リニューアルキットの端子台 TE の P-N 間に電源回生コンバータを接続します

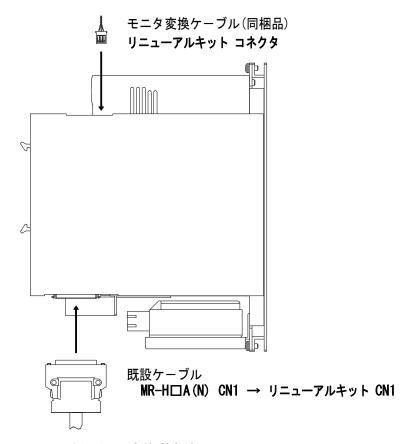


# (6) 置換えサーボアンプと変換ケーブル接続

リニューアルキットに同梱されているケーブルと既設ケーブルをサーボアンプと制御信号変換基板へ接続します。(リニューアルツール接続図参照)



# サーボアンプ部

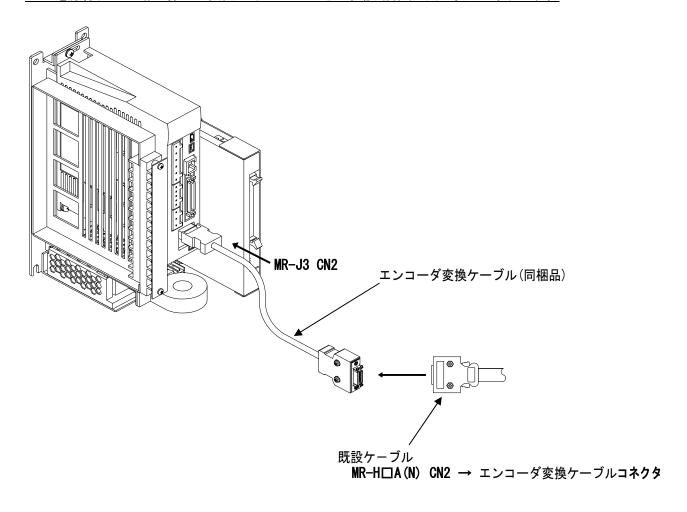


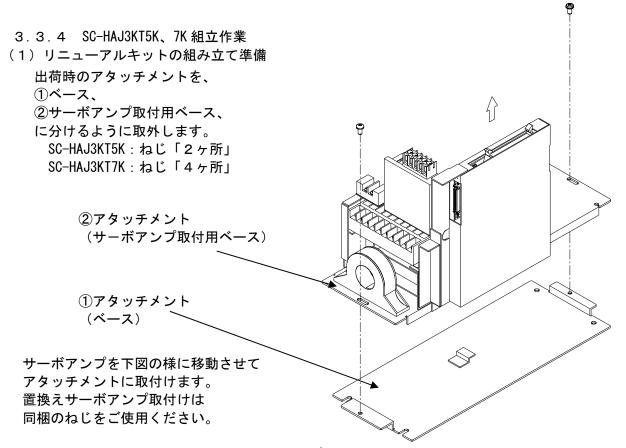
制御信号変換基板部

## <注意事項>

エンコーダ変換ケーブルは、結束バンド(同梱品)を使用してリニューアルキットの制御信号変換ケーブル、 既設サーボアンプコネクタCN1接続ケーブルなどへ括り、固定してください。

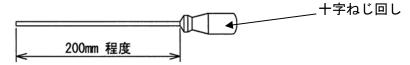
# 注. 電源線および動力線には固定しないでください。誤動作するおそれがあります。



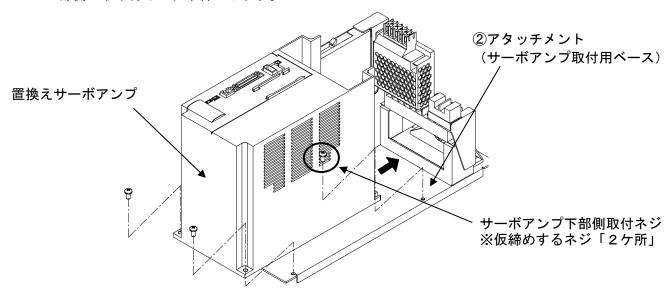


(2) リニューアルキットへの置換えサーボアンプ取付け

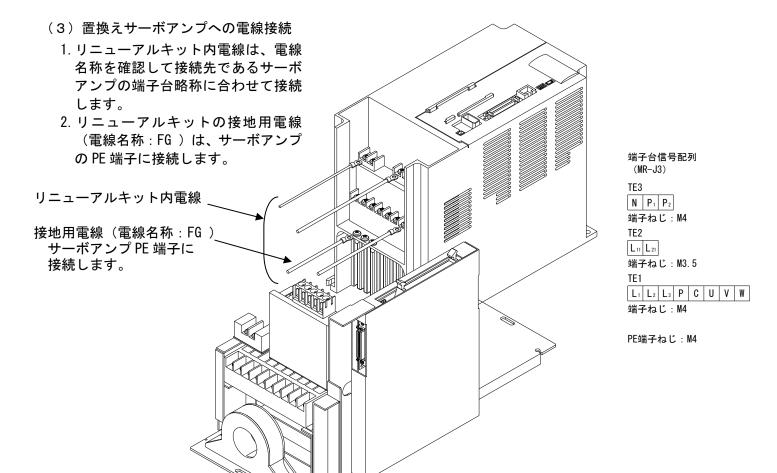
サーボアンプとリニューアルキット間にスペースがないため、サーボアンプ取付けの際には下図のような「十字ねじ回し」をご使用ください。



- ①サーボアンプ取付穴に同梱の取付用ネジを仮締め(25%程度の締め込み)します。
  - ※ネジの仮締めはサーボアンプ下部側のみとします。「2ヶ所」
- ②サーボアンプを下図のように近づけてサーボアンプへリニューアルキット内電線および接地用電線を接続します。次項の置換えサーボアンプへの電線接続を参照してください
- ③仮締めした取付用ネジ部にサーボアンプを合わせるように移動させて、同梱の残りのネジをサーボアンプ上部側に取り付けて、本締めします。



注. リニューアルキット内電線等は取付方法を見やすくするために描画されていません。



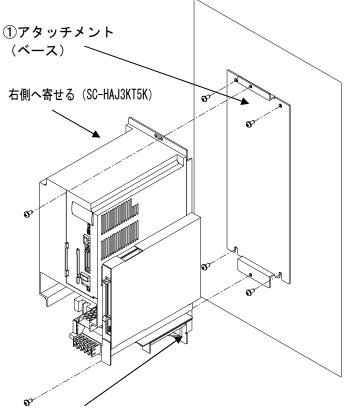
結束バンド(同梱品)を使用して、リニューアルキット内電線を括り、固定してください。

#### (4) 制御盤へのリニューアルキット取付け

- 1. 既設サーボアンプを取外します。
- 2. 既設の取付用穴とねじを使用して、
  - ①ベースを取付けます。
- 3. ①ベースに②サーボアンプ取付用ベース(サーボアンプ取付済)を

右側へ寄せて取付けます。(SC-HAJ3KT5K)「2ヶ所」 取付穴の通り取付けます。(SC-HAJ3KT7K)「4ケ所」

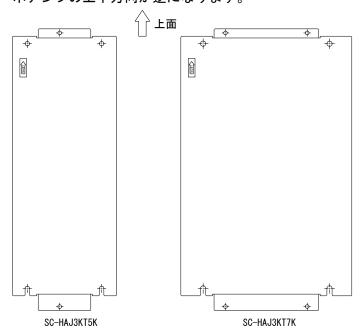
※リニューアルキットと制御盤内側面またはその他機器との間隔が近接または密接する場合は、11ページの取付間隔の注意事項を参照して取付けてください。



②アタッチメント (サーボアンプ取付用ベース) ※サーボアンプ取付済

### ※取付け方向の注意事項

ベースの取付け方向の表示にしたがって取付けてください。 取付け方向は必ずお守りください。サーボアンプの上下方向が逆になります。

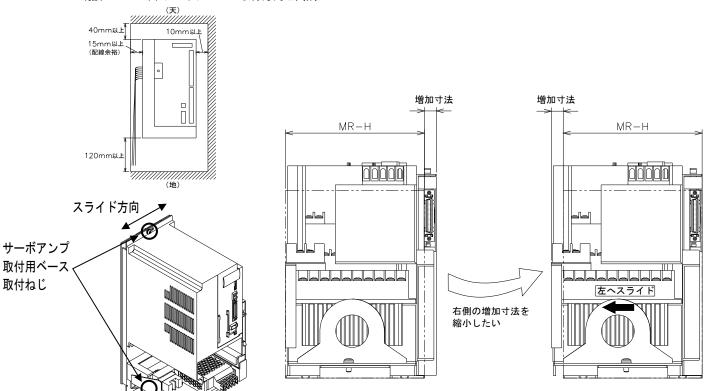


### ※取付け間隔の注意事項 SC-HAJ3KT5K 使用の場合

複数台並べて設置している場合など、左右のサーボアンプ間の隙間の最小値が 10mm であり、リニューアルキット使用時の右側の増加寸法が 10mm を超えます。

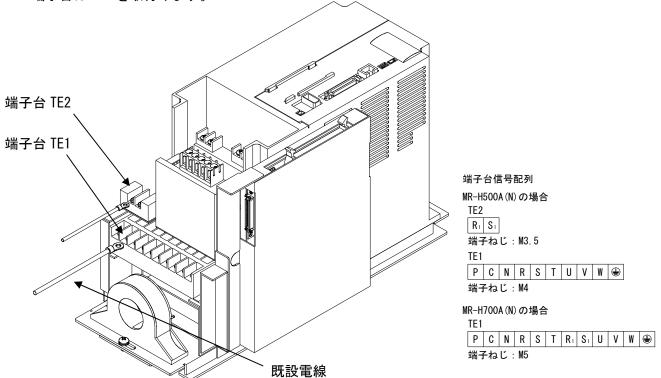
その場合、リニューアルキットの上下に使用している2ケ所のサーボアンプ取付用ベース取付ねじを緩めて左側へスライドすることにより、サーボアンプ左側にある 10mm 以上の間隔へ右側の増加寸法を移行して調整することができます。

### く既設 MR-H□A(N)サーボアンプの取付方向と間隔>



### (5) リニューアルキットへの既設電線の接続

- 1. 端子台カバーを取外します。
- 2. 既設サーボアンプの端子台に接続している既設電線をリニューアルキットの端子台へ接続します。
- 3. 端子台カバーを取付けます。

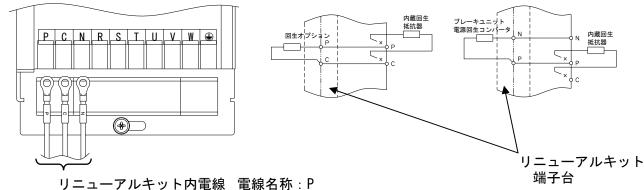


### <回生オプションを使用する場合>

- 1. リニューアルキットの端子台からのリニューアルキット内電線の P、C の電線を外します。
- 2. サーボアンプの P-C 間の電線を外します。 詳細は、三菱電機(株)発行の MR-J3-口A シリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 3. リニューアルキット内電線の P、C の電線を接続先であるサーボアンプの端子台略称に合わせて 接続します。
- 4. リニューアルキットの端子台の P-C 間に回生オプションを接続します。

### <電源回生コンバータを使用する場合>

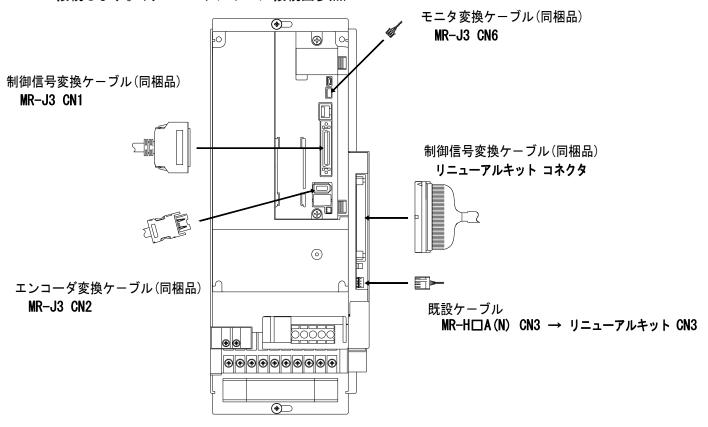
- 1. リニューアルキットの端子台 TE1 からのリニューアルキット内電線の P、N の電線を外します。
- 2. サーボアンプのサーボアンプの P-C 間の電線を外します。 詳細は、三菱電機(株)発行の MR-J3-口A シリーズサーボアンプ技術資料集を参照ください。
- 3. リニューアルキット内電線の P、N の電線を接続先であるサーボアンプの端子台略称に合わせて 接続します。
- 4. リニューアルキットの端子台 TE の P-N 間に電源回生コンバータを接続します



電線名称:C 電線名称:N

### (6) 置換えサーボアンプと変換ケーブル接続

リニューアルキットに同梱されているケーブルと既設ケーブルをサーボアンプと制御信号変換基板へ接続します。(リニューアルツール接続図参照)



# 

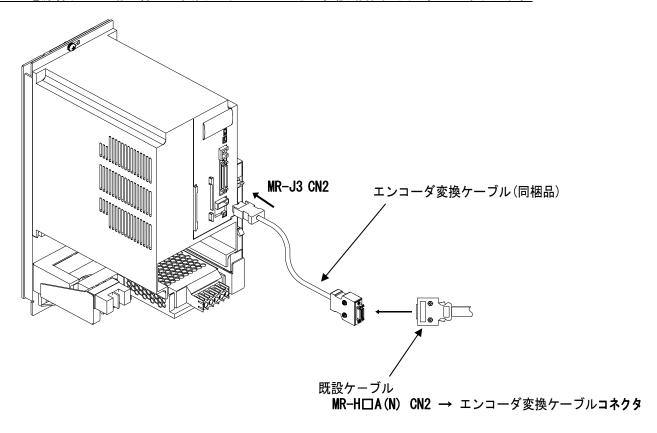
### 制御信号変換基板部

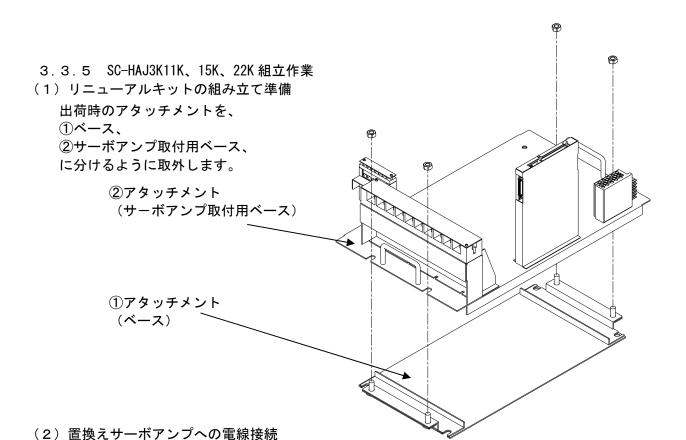
サーボアンプ部

### <注意事項>

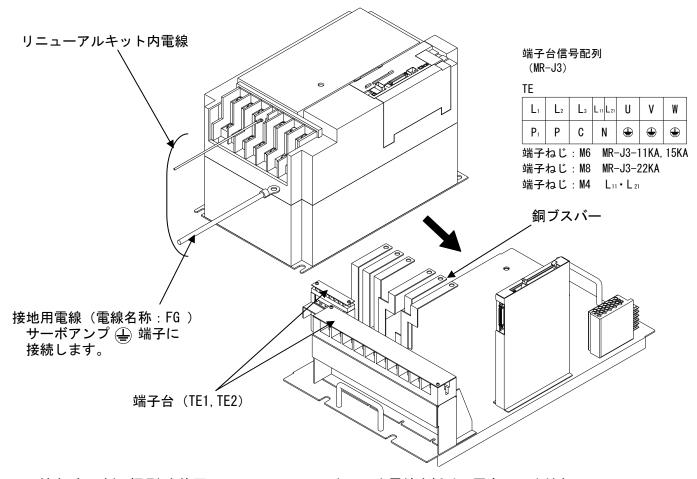
エンコーダ変換ケーブルは、結束バンド(同梱品)を使用してリニューアルキットの制御信号変換ケーブル、 既設サーボアンプコネクタCN1接続ケーブルなどへ括り、固定してください。

# 注. 電源線および動力線には固定しないでください。誤動作するおそれがあります。

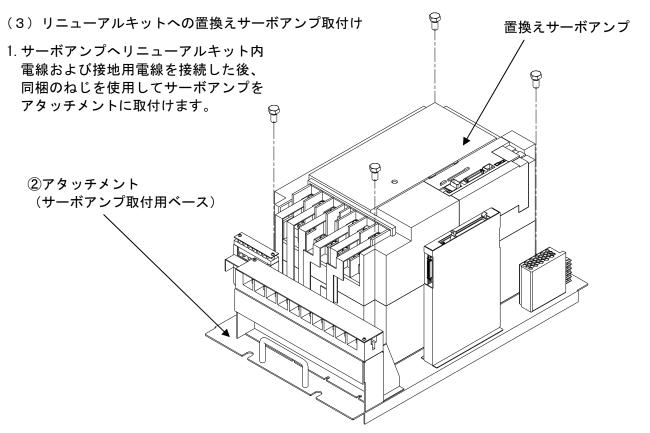




- 1. サーボアンプを下図の様に移動させて端子台に近付けます。
- 2. リニューアルキット内電線は、電線名称を確認して接続先であるサーボアンプの端子台略称に合わせて接続します。
  - ※SC-HAJ3KT15K,22K の場合、サーボアンプ端子台略称「L1, L2, L3, U, V, W」については銅ブスバーでの接続となります。(SC-HAJ3KT11K は電線での接続です。)
- 3. リニューアルキットの接地用電線(電線名称: FG ) は、サーボアンプの 🗐 端子に接続します。



<u>結束バンド(同梱品)を使用して、リニューアルキット内電線を括り、固定して</u>ください。

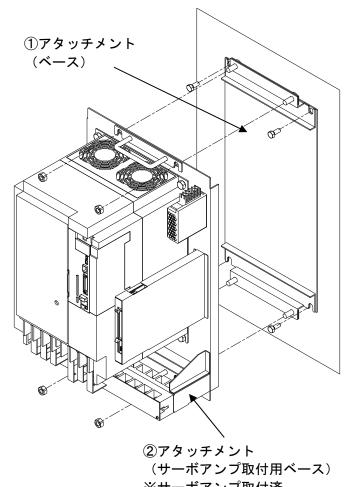


注. リニューアルキット内電線等は取付方法を見やすくするために描画されていません。

- (4) 制御盤へのリニューアルキット取付け
  - 1. 既設サーボアンプを取外します。
  - 2. 既設の取付用穴とねじを使用して、
    - ①ベースを取付けます。
  - 3. ①ベースに②サーボアンプ取付用ベース (サーボアンプ取付済) を取付けます。

### ※制御盤への取付時の注意事項

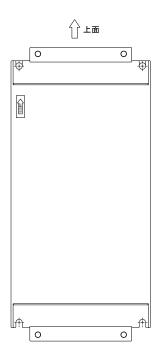
サーボアンプ取付済のアタッチメントの質量 は、20kgを超えますので、原則として2人 以上で取付けてください。



※サーボアンプ取付済

### ※取付け方向の注意事項

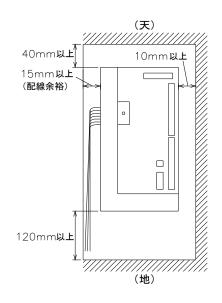
ベースの取付け方向の表示にしたがって 取付けてください。



### ※取付け間隔の注意事項

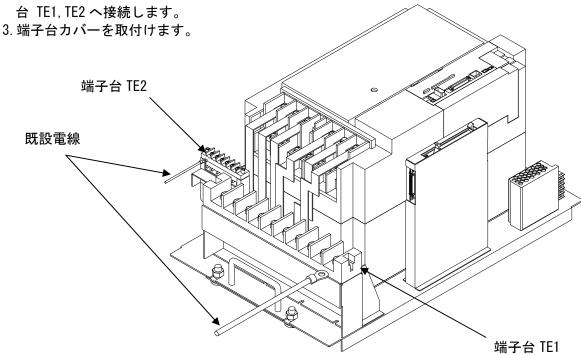
### SC-HAJ3KT11K 使用の場合

複数台並べて設置している場合など、左右のサーボアンプ間の隙間の最小値が10mmであり、リニューアルキット使用時の右側の増加寸法が20mmのため、置換えできない場合がありますのでご注意ください。



### (5) リニューアルキットへの既設電線の接続

- 1. 端子台カバーを取外します。
- 2. 既設サーボアンプの端子台 TE1, TE2 に接続している既設電線をリニューアルキットの端子



端子台信号配列 (MR-H)

MR-H11KA(N)の場合

TE2

 $\begin{array}{c|c} \mathsf{TE2} \\ \hline \mathsf{R_1} & \mathsf{S_1} \\ \hline \end{array} \quad \begin{array}{c|c} \mathsf{MS1} \, \mathsf{MS2} \\ \hline \end{array}$ 

R<sub>1</sub> S<sub>1</sub> MS1 MS2 MS3

MR-H15KA(N)・MR-H22KA(N)の場合

端子ねじ:M4

端子ねじ: M4

TE1

端子ねじ: M5 MR-H11KA(N) 端子ねじ: M6 MR-H15KA(N) 端子ねじ: M8 MR-H22KA(N)

### ※サーボモータファン電源端子接続時の注意事項 (SC-HAJ3KT11K は対象外)

2次および一括置換えの際、サーボモータの冷却ファンは単相から三相へ変更されるため、TE2 にBW用として端子台略称「MS3」を設けていますので、BW用のみ新規電線敷設して結線できます。

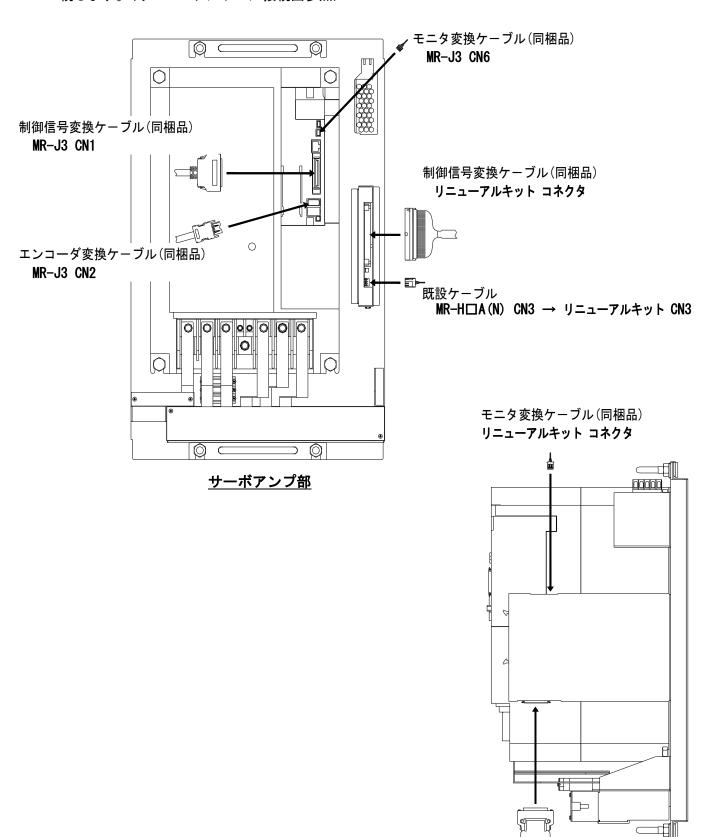
### <全て新規電線の敷設する場合>

端子台 TE2 の端子台略称「MS1」「MS2」「MS3」は、使用せず

三菱電機(株)発行のMR-J3-□Aシリーズサーボアンプ技術資料集を参照して結線してください。

### (6) 置換えサーボアンプと変換ケーブル接続

リニューアルキットに同梱されているケーブルと既設ケーブルをサーボアンプと制御信号変換基板へ接続します。(リニューアルツール接続図参照)

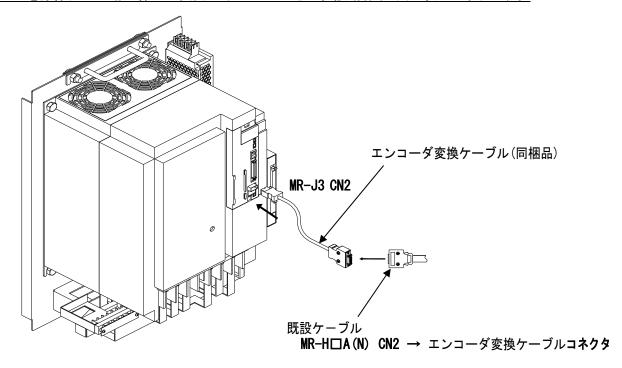


既設ケーブル MR-H□A(N) CN1 → リニューアルキット CN1 制御信号変換基板部

### <注意事項>

エンコーダ変換ケーブルは、結束バンド(同梱品)を使用してリニューアルキットの制御信号変換ケーブル、 既設サーボアンプコネクタCN1接続ケーブルなどへ括り、固定してください。

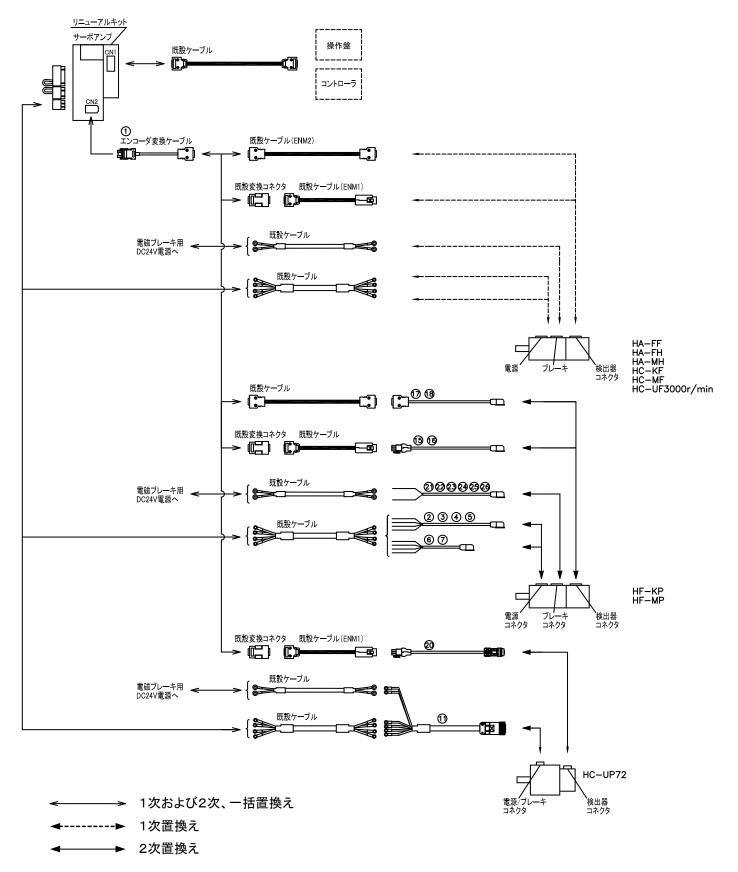
# 注. 電源線および動力線には固定しないでください。誤動作するおそれがあります。



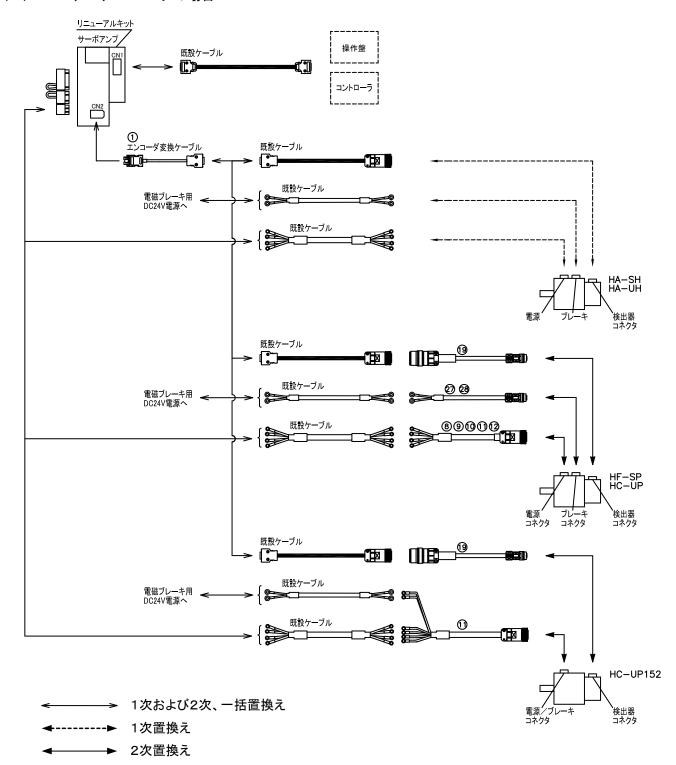
### 3.4ケーブルの組合せ

ケーブルの組合せは、2.5節により選定し、2.6節記載の通りで接続してください。

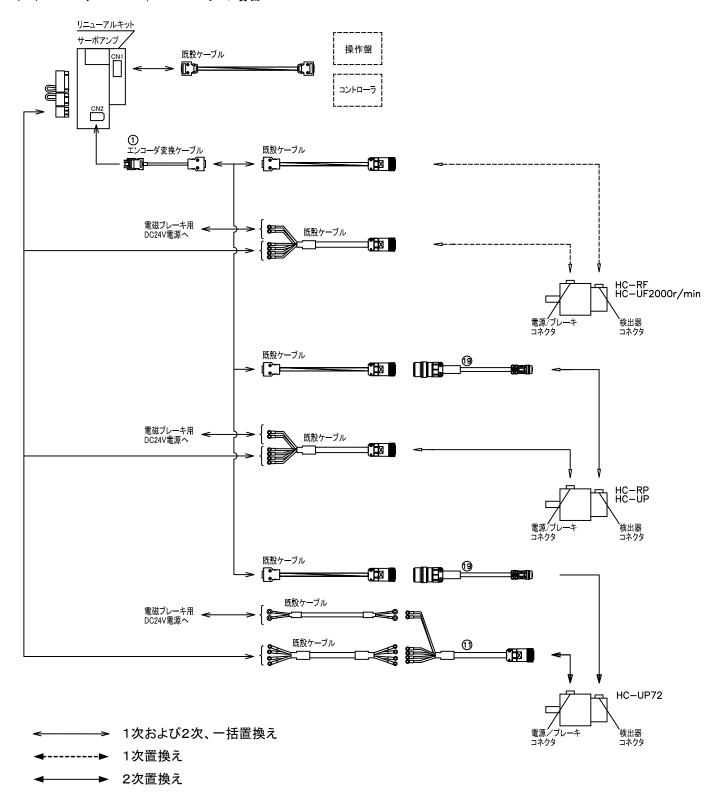
(1) HA-FF、FH、MF、HC-KF、MF、UF3000r/min モータの場合



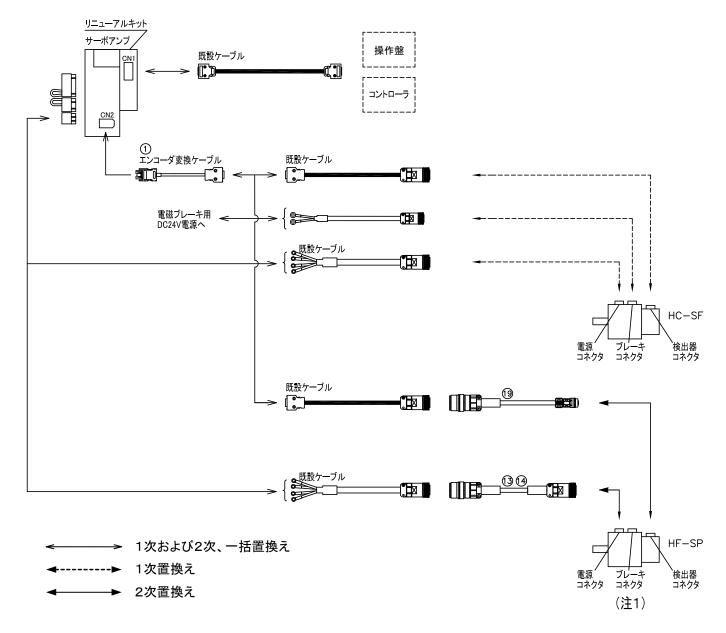
### (2) HA-LH、SH、UH モータの場合



### (3) HC-RF、UF2000r/min モータの場合

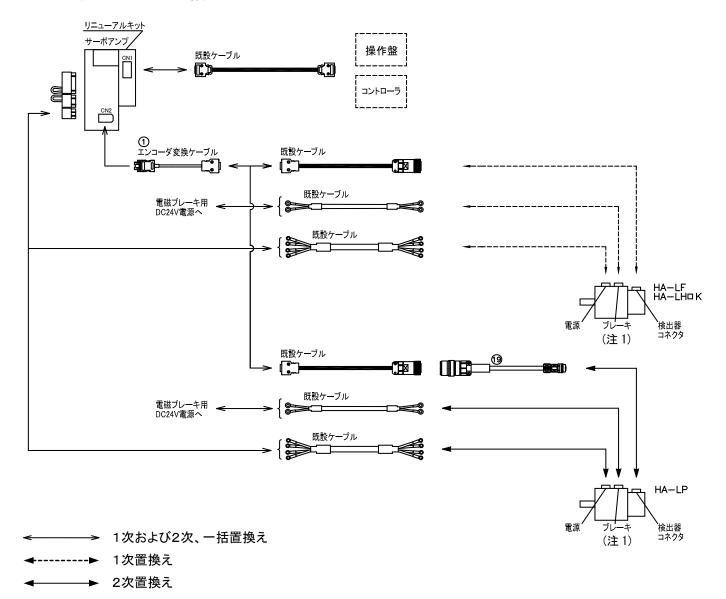


### (4) HC-SF モータの場合



注1. ブレーキ付モータを2次置換え、又は一括置換えする場合は、新規電磁ブレーキケーブルの敷設が必要となります。

### (5) HA-LF、LH□K モータの場合



注 1. HA-LH□K モータに電磁ブレーキ付はありません。

No.	品名	形名	用途			
	エンコーダ	キット同梱品				
1	変換ケーブル	ケーブル長:0.5m	全機種共通			
2		MR-PWS1CBL□M-A1-L ケーブル長:2·5·10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 負荷側引出し			
3		MR-PWS1CBLロM-A1-H ケーブル長:2・5・10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 負荷側引出し 高屈曲寿命品			
4	モータ電源	MR-PWS1CBLロM-A2-L ケーブル長:2・5・10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 反負荷側引出し			
5	ケーブル	MR-PWS1CBLロM-A2-H ケーブル長:2・5・10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 反負荷側引出し 高屈曲寿命品			
6		MR-PWS2CBL03M-A1-L ケーブル長:0.3m	HA-MH, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 負荷側引出し			
7		MR-PWS2CBL03M-A2-L ケーブル長:0.3m	HA-MH, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 反負荷側引出し			
8		SC-SAJ3PW2KC1M ケーブル長:1m				
9		SC-SAJ3PW5KC1M ケーブル長:1m				
10	モータ側電源 変換ケーブル	SC-SAJ3PW7KC1M ケーブル長:1m				
11		SC-SAJ3PW2KC1M1 ケーブル長:1m	HA-LH, HA-SH, HA-UH, HC-SFHC-UF→ HC-LP, HC-UP, HF-SP, 用			
12		SC-SAJ3PW7KC1M1 ケーブル長:1m				
13		SC-SAJ3PW2KC1M-S2 ケーブル長:1m				
14		SC-HAJ3PW1C1M ケーブル長:1m				
15		SC-HAJ3ENM1CO3M-A1 ケーブル長:0.3m	HA-FF, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 用 負荷側			
16		SC-HAJ3ENM1CO3M-A2 ケーブル長:0.3m	HA-FF, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 用 反負荷側			
17	モータ側エンコーダ	SC-HAJ3ENM2C05M-A1 ケーブル長:0.5m	HA-FH, HA-MH→HF-KP, HF-MP 用 負荷側			
18	変換ケーブル	SC-HAJ3ENM2C05M-A2 ケーブル長:0.5m	HA-FH, HA-MH→HF-KP, HF-MP 用 反負荷側			
19		SC-HAJ3ENM3C1M ケーブル長:1m	HA-LH, HA-SH, HA-UH, HC-RF, HC-SF, HC-UF2000r/min $\rightarrow$ HC-LP, HC-UP, HC-RP, HF-SP 用			
20		SC-HAJ3ENM4CO3M ケーブル長:1m	HC-UF3000r/min→HC-UP 用			
21		MR-BKS1CBL□M-A1-L ケーブル長:2·5·10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 負荷側引出し			
22		MR-BKS1CBLロM-A1-H ケーブル長:2・5・10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 負荷側引出し 高屈曲寿命品			
23	モータブレーキ	MR-BKS1CBL□M-A2-L ケーブル長:2·5·10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 反負荷側引出し			
24	ケーブル	MR-BKS1CBL□M-A2-H ケーブル長:2·5·10m	HA-FF, HA-FH→HF-KP 反負荷側引出し 高屈曲寿命品			
25		MR-BKS2CBL03M-A1-L ケーブル長:0.3m	HA-MH, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 負荷側引出し			
26		MR-BKS2CBL03M-A2-L ケーブル長: 0.3m	HA-MH, HC-KF, HC-MF→HF-KP, HF-MP 反負荷側引出し			
27	モータ側ブレーキ	SC-SAJ3BK1C1M ケーブル長:1m				
28	変換ケーブル	SC-SAJ3BK2C1M ケーブル長:1m	─ HA-SH, HA-UH→HC-UP, HF-SP 用			
		1	1			

三菱電機(株)製

### 第4章 立上げ

# 危険

● 濡れた手でスイッチを操作しないでください。感電の原因になります。

# **注意**

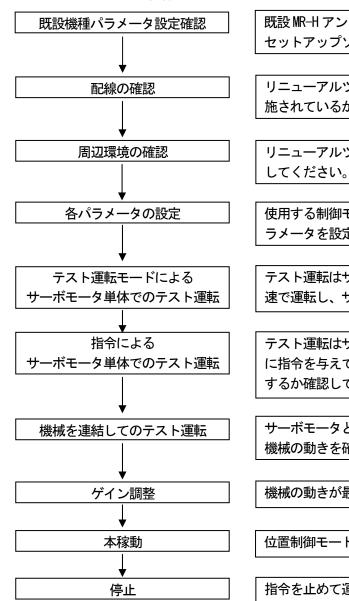
● 運転前にパラメータの確認を行ってください。機械によっては予測しない動きとなる場合が あります。

- 通電中や電源遮断のしばらくのあいだは、サーボアンプの放熱器・回生抵抗器・サーボモータなどが高温になる場合がありますので、誤って手や部品(ケーブルなど)が触れないよう、カバーを設けるなどの安全対策を施してください。火傷や部品損傷の原因になります。
- 運転中、サーボモータの回転部には絶対に触れないでください。けがの原因になります。

### 4.1 初めて電源を投入する場合

初めて電源を投入する場合、本節にしたがって立ち上げてください。

### 4.1.1 立上げの手順



既設 MR-H アンプのパラメータ設定をパラメータユニット、または、セットアップソフト(MRZJW3-SETUP81)で確認してください。

リニューアルツール、サーボアンプ・サーボモータへの配線が正しく 施されているか、目視で確認してください。

リニューアルツール、サーボアンプ・サーボモータの周辺環境を確認 してください。(4.1.2項参照)

使用する制御モードや回生オプションの選択など、必要に合わせてパラメータを設定してください。(第5章、4.2節参照)

テスト運転はサーボモータと機械を切り離した状態で、できる限り低 速で運転し、サーボモータが正しく回転するか確認してください。

テスト運転はサーボモータと機械を切り離した状態で、サーボアンプ に指令を与えてできる限り低速で運転し、サーボモータが正しく回転 するか確認してください。

サーボモータと機械を連結して、上位指令装置から運転指令を与えて機械の動きを確認してください。

機械の動きが最適になるようにゲイン調整を実施してください。

位置制御モードの場合、必要に応じて原点復帰を実施してください。

指令を止めて運転を停止します。その他に、サーボモータが停止に至 る状態を確認してください。

詳細につきましては、三菱電機(株)発行MR-J3-□Aサーボアンプ技術資料集をご確認ください。

### 4.1.2 周辺環境

- (1)ケーブルの取回し
  - (a) 配線ケーブルに無理な力が加わってないこと。
  - (b) 検出器ケーブルは屈曲寿命をこえる状態にならないこと。
  - (c) サーボモータのコネクタ部分に無理な力が加わってないこと。
- (2)環境

電線くず、金属粉などで信号線や電源線が短絡になっている箇所がないこと。

### 4.2 パラメータの設定

4.2.1 1次置換え時に変更するパラメータ

### パラメータ一覧

※既設アンプの設定によっては、下記以外のパラメータ設定が必要になります。詳細は、第5章を参照ください。

パラメータNo.	設定項目	設定値	内容
※変更必須			
PA17 (注1)	モータ・シリーズ	□001h	サーボモータシリーズの選択 接続するサーボモータを選択します。左記の設定値はHA-WHシリーズの場合です。 その他のサーボモータを使用する場合、設定値が異なります。 詳細よ5.3節 表1-1を参照ください。
PA18 (注1)	モータ・タイプ	□□□3h	定格回転速度 左記の設定値は定格回転速度が3000r/minサーボモータの場合です。 その他のサーボモータを使用する場合、設定値が異なります。 詳細は5.3節表1-1を参照ください。
		F05⊟h	サーボモータ定格出力 左記の設定値は定格出力が50Wのサーボモータの場合です。 その他のサーボモータを使用する場合、設定値が異なります。 詳細は5.3節表1-1を参照ください。
PC22	機能選択C-1	□1 □ □ h	シリアル検出器の選択 MR-Hの検出器と通信するための設定です。正しく設定しないと、検出器異常1 アラーム(AL. 16) または検出器異常2アラーム(AL. 20)が発生します。 ※ サーボアンプソフトウェアバージョンC6版以降対応
※位置制御モー	ドのみ		
PA13	指令パルス入力形態	□2□□h	パルス列フィルタ選択 左記の設定値はMR-H□A(N)相当(オープンコレクタ方式設定時)の 指令パルス列フィルタ設定です。 詳細は5.3節表1−10を参照ください。
PA06	電子ギア分子(CMX) (指令入力パルス倍率分子)	8	電子ギアを使用している場合、設定値の変更が必要です。 1次置換えの場合、MR-H□A(M)サーボアンプと同じ値を設定してください。
PA07	電子ギア分母(CDV) (指令入力パルス倍率分母)	1	
PA10	インポジション範囲	100 (注1)	イポッション範囲 イポッション範囲を指令パル単位で設定します。 MR-HCM (N) サーボアンプと同じ値を設定してください。
※速度制御モー	ドのみ		
PA01	制御モード	□□□2h	サーボアンプの制御モードを選択します。 速度制御モードにします。
PC12	アナログ速度指令最大回転速度	3000	アナログ速度指令最大回転速度 左記の設定値はH-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場合です。 詳細は5.3節 表1-12を参照ください。
PD04, 08, 10 11, 12	入力信号デバイス選択	-	既設システムにてPC,TL信号を使用している場合は、設定が必要です。 詳細は3.3.2項を参照ください。
※トルク制御モ			
PA01	制御モード	□□□4h	サーボアンプの制御モードを選択します。 トルク制御モードにします。
PC12	アナログ速度制限最大回転速度	3000	アナログ速度制限最大回転速度 左記の設定値はHA-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場合です。 詳細は5.3節表1-12を参照ください。
PC13	アナログトルク指令最大出力	100	アナログトルク指令最大出力 詳細は5.3節表1-13を参照ください。

注1: 例として、既設サーボアンプのインポジション範囲設定が、「100」だった場合を示します。

注意事項については4-3ページを参照してください。

### 前ページの続き

※検出器出力パルス使用時								
PA15	検出器出力パルス	4	サーボアンプが出力する検出器パルス(A相、B相)を設定します。					
		(注2)	詳細は5.3節表1-13を参照ください。					
PC19	検出器出力パルス設定選択	1□1□h	検出器出力パルス設定選択					
		(注2)	サーボアンプが出力する検出器パルスの設定です。					
			左記の設定値は分周比設定です。					

注1: HC-KF, HC-MF・H-FF・HC-SF・HC-RF・HC-UF・HA-LF シリーズモータは設定不要。

注2: 例として、MR-H□A(N)で、出力パルスを分周比1/4で設定していた場合について示します。

### 4.2.2 2次置換え時に変更するパラメータ

### パラメータ一覧

※既設アンプの設定によっては、下記以外のパラメータ設定が必要になります。詳細は、第5章を参照ください。

パラメータNo.	=N.⇔5.0	設定	:値	the state of the s
<b>ハブメータNO.</b>	設定項目	変更前(注1)	変更後	内容
変更必須				
PA17	モータ・シリーズ	□001h	□□00h	設定値を『0000』に変更してください。
PA18	モータ・タイプ	□□□3h	□□□0h	設定値を『0000』に変更してください。
		F05□h	000□h	
PC22	機能選択C-1	□1 □□h	□0□□h	シリアル検出器の選択 MR-J3の検出器と通信するための設定です。 正しく設定しないと、検出器異常1アラーム(AL. 16) または検出器 アラーム (AL. 20) が発生します。
位置制御モー	ドのみ			
PA06	電子ギア分子(CMX) (指令入力パルス倍率分子)	8 (注2)	256	電子ギアを使用している場合、設定値の変更が必要です。 2次置換え後の設定を次のように計算してください。
PA07	電子ギア分母(CDV) (指令入力パルス倍率分母)	1 (注2)	1	①MR-Hサーボモータ検出器分解能: 8192 pulse/revの場合 置換えサーボモータ
PA10 	インポジション範囲	100	3200 (注4)	位置決め完了信号(INP)を出力する溜りパルス範囲を設定します。 ・MR-Hサーボモータ検出分解能: 8192pulse/revの場合 MR-Hの設定値を32倍した値を設定。 ・MR-Hサーボモータ検出分解能: 16384pulse/revの場合 MR-Hの設定値を16倍した値を設定。
PC12	アナログ速度指令最大回転速度	0	3000	アナログ速度指令最大回転速度 左記の設定値はHA-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場 す。詳細は5.3節 表1-12を参照ください。
トルク制御モ- PC12	アナログ速度制限最大回転速度	0	3000	アナログ速度制限最大回転速度 左記の設定値はHA-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場 す。詳細は5.3節 表1-12を参照ください。

注意事項については4-4ページを参照してください。

### 前ページの続き

※検出器出力パルス使用時							
PA15	検出器出力パルス	4 (注3)	128	サーボアンプが出力する検出器パルス(A相、B相)を設定します。 出力パルスの設定が必要です。 詳細は5.3節表1-13を参照ください。			
PC19	検出器出力パルス設定選択	1□1□h (注3)	1□1□h	検出器出力パルス設定選択 サーボアンプが出力する検出器パルスの設定です。 左記の設定値は分周比設定です。			

注1:1次置換え時の設定例です。

注2:例として、MR-Hの検出器分解能 8192 pulse /revモータで、電子ギア(CMX/CDV)を8/1に設定した場合について示します。

注3: 例として、MR-H□A(N)で、HC-KFモータ(検出器分解能: 8192 pulse/rev)の出力パルスを分周比1/4で設定していた場合について示します。

注4:例として、MR-Hの検出器分解能 8192 pulse/revモータで、変更前のインポジション範囲設定が、「100」だった場合を示します。

### 4.2.3 一括置換え時に変更するパラメータ

### パラメータ一覧

※既設アンプの設定によっては、下記以外のパラメータ設定が必要になります。詳細は、第5章を参照ください。

パラメータNo.	設定項目	設定値	内容
(位置制御モー	ドのみ		
PA13	指令パルス入力形態	□2□□h	パルス列フィルタ選択 左記の設定値はMR-H□A(M)相当(オープンコレクタ方式設定時)の 指令パルス列フィルタ設定です。 詳細は5.3節表1−10を参照ください。
PA06	電子ギア分子(CMX) (指令入力パルス倍率分子)	256 (注1)	電子ギアを使用している場合、設定値の変更が必要です。 2次置換え後の設定を次のように計算してください。 ①MR-Hサーボモータ検出器分解能:8192 pulse/revの場合
PA07	電子ギア分母(ODV) (指令入力パルス倍率分母)	1 (注1)	置換えサーボモータ
PA10	インポジション範囲	3200 (注3)	位置決め完了信号(INP)を出力する溜りパルス範囲を設定します。 ・MR-Hサーボモータ検出分解能:8192pulse/revの場合 MR-Hの設定値を32倍した値を設定。 ・MR-Hサーボモータ検出分解能:16384pulse/revの場合 MR-Hの設定値を16倍した値を設定。
速度制御モー	ドのみ		
PA01	制御モード	□□□2h	サーボアンプの制御モードを選択します。 速度制御モードにします。
PC12	アナログ速度指令最大回転速度	3000	アナログ速度指令最大回転速度 左記の設定値はHA-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場合です。 詳細は5.3節表1-12を参照ください。
PD04, 08, 10 11, 12	入力信号デバイス選択	_	既設システムにてPC、TL信号を使用している場合は、設定が必要です。 詳細は3.3.2項を参照ください。
《トルク制御モ	— KM24		
PA01	制御モード	□□□4h	サーボアンプの制御モードを選択します。 トルク制御モードにします。
PC12	アナログ速度制限最大回転速度	3000	アナログ速度制限最大回転速度 左記の設定値はHA-SH53モータからHF-SP52モータへ置換えの場合です。 詳細は5.3節 表1-12を参照ください。
PC13	アナログトルク指令最大出力	100	アナログトルク指令最大出力 詳細は5.3節 表1-13を参照ください。
〈検出器出力パ			
PA15	検出器出力パルス	128 (注2)	サーボアンプが出力する検出器パルス(A相、B相)を設定します。 出力パルスの設定が必要です。 詳細は5.3節表1-13を参照ください。
PC19	検出器出力パルス設定選択	1□1□h (注2)	検出器出力パルス設定選択 サーボアンプが出力する検出器パルスの設定です。

注1:例として、MR-Hの検出器分解能 8192 pulse/revモータで、電子ギア(CMX/CDV)を8/1に設定した場合について示します。

注2: 例として、MR-H□A(N)で、HC-KFモータ(分解能8192 pulse/rev)の出力パルスを分周比1/4で設定していた場合について示します。

注3:例として、MR-Hの検出器分解能 8192 pulse/revモータで、インポジション範囲設定が、「100」だった場合を示します。

4.3 長距離配線でケーブル長が50mを超える検出器ケーブル使用の場合 (2次置換えおよび一括置換え時の場合)

※1: 既設機種によってはエンコーダケーブルの配線が<u>長距離ケーブル配線に対応していない(MD、MDR 信号が接続され</u>ていない)場合があります。配線が対応していない場合は、MR-J3 用エンコーダケーブルを再敷設してください。

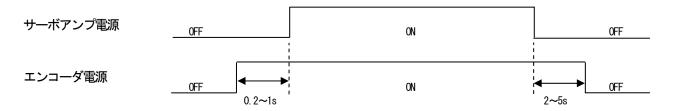
※2: HF-KP, MP モータへ置換える際に既設ケーブルが30m を越える場合は下記設定が必要となります。

モータ側エンコーダ変換ケーブル(特殊品)が必要となりますので、別途ご相談ください。 また、パラメータ No. PC22 の設定変更が必要です。パラメータが正しく設定されているか確認してください。

S=J AND	= <b>ೂ≐</b> ⊤ਨ □	設定値		中容			
パラメータNo.	設定項目	初期値	設定値	内容			
PC22	機能選択C-1	0□□□h	1 □ □ □ h	検出器ケーブル通信方式選択 0:2線式 1:4線式 正しく設定しないと、検出器異常1アラーム(AL.16)が発生します。			

### ※外部電源(DC5V)よりエンコーダに電源を供給している場合の注意事項

- ・外部電源の入力と出力が絶縁されていないタイプは、ノイズの影響を受けやすくなるため、置換え時にノイズ対策が必要になる場合があります。
- ・エンコーダに供給する電圧はエンコーダコネクタにて 5.0V±3% で、出力電流は 300mA 以上であるか確認してください。
- ・外部電源とエンコーダ間の配線は極力短くしてください。
- ・サーボアンプ電源とエンコーダ電源の投入方法が異なります。



※サーボアンプ電源投入時は、上図に示すタイミングで毎回エンコーダ電源も再投入してください。 再投入しない場合、検出器異常1アラーム(AL.16)が発生します。

### 4. 4 立上げ時のトラブルシューティング

# <u></u>注意

- ●パラメータの極端な調整・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。
- ●パラメータ設定後は、設定内容を十分確認の上、動作確認をしてください。パラメータが 間違っていると動作が不安定になります。

### 立上げ時に発生すると考えられる不具合事項とその対策を示します。

No.	立上げフロー	不具合事項	調査事項	推定原因		
1	電源投入	·LED が点灯しない	サーボアンプ側コネクタ CN1・CN2・CN6 を抜いても改善			
		·LED が点滅する	しない	2. サーボアンプ故障		
			リニューアルキット側コネクタ CN1・CN2 から既設ケーブ	1. リニューアルキットケーブル配線の		
			ルを抜いても改善しない	電源が短絡している		
				2. リニューアルキット故障		
			リニューアルキット側コネクタ CN1 を抜くと改善する	既設 CN1 ケーブル配線の電源が短絡している		
			リニューアルキット側コネクタ CN2 を抜くと改善する	1. 既設検出器ケーブル配線の電源が短絡		
				している		
				2. 検出器故障		
		アラームが発生する	三菱電機(株) 発行 MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集 9.2 🗈	節を参照して原因を取り除く		
		AL. E6	1. リニューアルキット(R, S, T、R1, S1 端子)に電源が供給	デジタル I/F 用電源入力信号(DICOM)に		
			されているか確認する	DC24V 電源が供給されていない		
			2. サーボアンプ側コネクタ CN1 およびリニューアルキッ			
			トのコネクタ CN1 を接続すると改善する			
2	サーボオン(SON)	アラームが発生する	三菱電機(株) 発行 MR-J3-口A サーボアンプ技術資料集 9.22			
	をON	サーボロックしない		1. サーボオン(SON) が入っていない		
		(サーボモータ軸が	給されているか確認する	(配線ミス)		
		フリーになっている)	2. 表示部で準備完了になっているか確認する	2. デジタル I/F 用電源入力信号 (DI COM) に DC241/ 電流 45/H かきねていない		
			3. サーボオン(SON)が ON になっているか外部入力信号表	DC24V 電源が供給されていない		
			<ul><li>示(三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料</li><li>集6.7節)で確認する</li></ul>			
/六字#	<u> </u>   御モード固有の内容		未 0. / 即/ と推応する			
_				1 = 7/d > ¬		
3	指令パルスを	サーボモータが	状態表示(三菱電機(株) 発行 MR-J3-□A サーボアンプ技	1. 配線ミス		
	入力(試運転)	回転しない	術資料集6.3節)で指令パルス累積を確認する	オープンコレクタパルス列入力の場合、 OPCにDC24Vが供給されていないリニュ		
				ーアルキット変換基板の JP1、JP2 の設		
				定が間違っている		
				3.3節を参照して原因を取り除く		
				2. パルスが入力されていない		
				3. 電子ギアの設定が間違っている		
				4. シーケンサのキースイッチが OFF		
				(パルス出力無効) になっている		
		サーボモータが		パラメータ No.PA14 の設定が間違ってい		
		逆回転する		る		
速度制	-  御モード固有の内容	3				
4	正転始動(ST1)	サーボモータが	状態表示 (三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技	アナログ速度指令がOVになって いる		
	または	回転しない	術資料集 6.3 節) でアナログ速度指令(VC)の入力電圧を			
	逆転始動(ST2)を		確認する			
1	ON		外部入力信号表示 (三菱電機(株)発行MR-J3- □A サー	ST1・ST2 が共に OFF になっている		
			ボアンプ技術資料集 6.7節) で入力信号の ON/OFF 状態を	ST1·ST2が共にONになっている		
			確認する			
1			内部速度指令 1~7 (パラメータ No. PC05~PC11) を確認す	設定が0になっている		
1			3			
1			正転トルク制限(パラメータ No. PA11) 逆転トルク制限	トルク制限レベルが負荷トルクに対し		
1			(パラメータ No. PA12) を確認する	て低すぎる		
1			アナログトルク制限(TLA)が使用可能状態の場合、状態	トルク制限レベルが負荷トルクに対し		
			表示で入力電圧を確認する	て低すぎる		

※アラーム発生時の対処方法については、6.1節参照

# 前ページつづき

I	No.	立上げフロー	不具合事項	調査事項	推定原因		
ŀ		<u> </u>		网络工工工人	) promise		
	5	正転選択(RS1) または	サーボモータが 回転しない	状態表示 (三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技 術資料集 6.3 節)でアナログトルク指令(TC)の入力電圧を	アナログトルク指令が OV になっている		
		逆転選択(RS2)を ON		確認する 外部入力信号表示 (三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボ アンプ技術資料集 6.7 節) で入力信号の ON/OFF 状態を確			
				認する	設定が0になっている		
				る アナログトルク指令最大出力 (パラメータ No. PC13) の 値を確認する	トルク指令レベルが負荷トルクに対し て低すぎる		
				正転トルク制限(パラメータ No. PA11) 逆転トルク制限 (パラメータ No. PA12)を確認する	設定が0になっている		

※アラーム発生時の対処方法については、6.1節参照

### 第5章 パラメータ

# **注意**

● パラメータの極端な調整・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。

置換え時に変更必要なMR-J3-口Aパラメータを以下に示します。

その他詳細につきましては、三菱電機(株)発行 MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集をご確認ください。

変更前	変更後	変更パラメータ
MR-H サーボアンプ+MR-H 用サーボモータ	MR-J3 サーボアンプ+MR-H 用サーボモータ	1次置換えパラメータ
MR-J3 サーボアンプ+MR-H 用サーボモータ	MR-J3 サーボアンプ+MR-J3 用サーボモータ	2次置換えパラメータ
MR-H サーボアンプ+MR-H 用サーボモータ	MR-J3 サーボアンプ+MR-J3 用サーボモータ	一括置換えパラメータ

### 5.1 パラメータ一覧

サーボアンプでは、パラメータを機能別に次のグループに分類しています。

プログランでは、・・ファークと成品が行うであり、								
パラメータグル一プ	主な内容							
基本設定パラメータ (NoPA□□)	サーボアンプを位置制御モードで使用する場合、このパラメータで基本的な設定を行います。							
ゲイン・フィルタパラメータ (NoPB□□)	マニュアルでゲインを調整する場合に、このパラメータを使用します。							
拡張設定パラメータ (NoPC□□)	サーボアンプを速度制御モードで使用する場合、主にこのパラメータを使用します。							
入出力設定パラメータ (NoPD□□)	サーボアンプの入出力信号を変更する場合に使用します。							

### ポイント

● パラメータ略称の前に\*印の付いたパラメータは、設定後いったん電源をOFFにし、再投入すると有効になります。

### 5.1.1 MR-J3-口A 基本設定パラメータ (No. PA口口)

									調整指針	
					制御モード			<ul><li>◎:変更必須</li><li>○:MR-HのPrを参考に再設定</li></ul>		
		名称								
No.	略称		初期値	単位				_	こ合わせて調整	
									設定必要な場合	
					位置	速度	トルク	1次置換え	2次置換え	一括置換え
PA01	*STY	制御モード	0000h		0	0	0	◎ 注2		◎ 注2
PA02	*REG	回生オプション	0000h		0	0	0	○ 注4	〇 注4	0 注4
PA03	*ABS	絶対位置検出システム	0000h		0			0		0
PA04	*A0P1	機能選択A-1	0000h		0	0	0	0		0
PA05	*FBP	1回転あたりの指令入力パルス数	0							
PA06	CMX	電子ギア分子(指令入力パルス倍率分子)	1		0			0	◎ 注1	◎ 注1
PA07	CDV	電子ギア分母(指令入力パルス倍率分母)	1		0			0	◎ 注1	◎ 注1
PA08	ATU	オートチューニングモード	0001h		0	0		Δ	Δ	Δ
PA09	RSP	オートチューニング応答性	12		0	0		Δ	Δ	Δ
PA10	INP	インポジション範囲	100	pulse	0			0	0	0
PA11	TLP	正転トルク制限	100.0	%	0	0	0	0		0
PA12	TLN	逆転トルク制限	100.0	%	0	0	0	0		0
PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	0000h		0			○注		〇注
PA14	*P0L	回転方向選択	0							
PA15	*ENR	検出器出力パルス	4000	pulse/rev	0	0	0	◎ 選	◎ 諡	◎ 注3
PA16		メーカ設定用	0000h							
PA17	*MSR	モータ・シリーズ	0000h		0	0	0	◎逛	◎涟	
PA18	*MTY	モータ・タイプ	0000h		0	0	0	◎ 注5	◎ 注5	
PA19	*BLK	パラメータ書込み禁止	000Bh		0	0	0	0		0

注1. 位置制御モードのみ

注4.設定の際は、2.7節をご確認ください。

注2. 速度制御モード、トルク制御モードの場合

注 5. HA-FH, HA-LH, HA-MH, HA-SH, HA-UH シリーズモータは設定必須。

注3. 検出器出力パルス使用時

HC-KF, HC-MF・H-FF・HC-SF・HC-RF・HC-UF・HA-LF シリーズモータは自動認識のため設定不要。

5. 1. 2 MR-J3-□A ゲイン・フィルタパラメータ (No. PB□□)

									調整指針	
								◎ : 変更』		
No	略称	Ø₩	加州	単位	f	制御モート	:	O : MR-Ha	DPrを参考に再	<b></b>
No.	四台个小	名称	初期値	中位					こ合わせて調整	
						\ <del>+</del> -			設定必要な場合	
DD04	E11 E		00001		位置	速度	トルク	1次置換え	2次置換え	一括置換え
PB01	FILT	アダプティブチューニングモード(アダプティブフィルタ Ⅱ)	0000h		0	$^{\circ}$				
PB02	VRFT	制振制御チューニングモード(アドバンスト制振制御)	0000h		0					
PB03	PST	位置指令加減速時定数(位置スムージング)	0	ms	0			0		0
PB04	FFC	フィードフォワードゲイン	0	<u>%</u>	0			0		$^{\circ}$
PB05	000	メーカ設定用	500	/+						^
PB06	GD2	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	7.0	倍	0	0		Δ	Δ	Δ
PB07	PG1	モデル制御ゲイン	24	rad/s	0	0		Δ	Δ	
PB08 PB09	PG2 VG2	位置制御ゲイン	37 823	rad/s	0			Δ	Δ	
		速度制御ゲイン		rad/s	0	0		Δ	Δ	
PB10	VIC	速度積分補償	33. 7	ms	0	0		Δ	Δ	
PB11	VDC	速度微分補償	980		0	0		Δ	Δ	
PB12	All 14	メーカ設定用	0	1-					^	
PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	4500	Hz	0	0		Δ	Δ	
PB14	NHQ1	ノッチ形状選択1	0000h		0	0		Δ	Δ	
PB15	NH2	機械共振抑制フィルタ2	4500	Hz	0	0				
PB16	NHQ2	ノッチ形状選択2	0000h		0	0				
PB17		自動設定パラメータ	0141							
PB18	LPF	ローパスフィルタ設定	3141	rad/s	0	$^{\circ}$				
PB19	VRF1	制振制御 振動周波数設定	100.0	Hz	0					
PB20	VRF2	制振制御 共振周波数設定	100.0	Hz	0					
PB21		メーカ設定用	0.00							
PB22	VEDE	- 0 13310	0.00							
PB23	VFBF	ローパスフィルタ選択	0000h		0	0				
PB24	*MVS	微振動抑制的選択	0000h		0					
PB25	*B0P1	機能選択-1	0000h		0					
PB26	*CDP	ゲイン切換え選択	0000h		0	0				
PB27	CDL	ゲイン切換え条件	10		0	0				
PB28	CDT	ゲイン切換え時定数	1	ms	0	0				
PB29	GD2B	ゲイン切換え サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	7. 0	倍	0	0				
PB30	PG2B	ゲイン切換え 位置制御ゲイン	37	rad/s	0					
PB31	VG2B	ゲイン切換え速度制御ゲイン	823	rad/s	0	0				
PB32	VICB	ゲイン切換え 速度積分補償	33. 7	ms	0	0				
PB33	VRF1B	ゲイン切換え 制振制御 振動周波数設定	100.0	Hz	0					
PB34	VRF2B	ゲイン切換え 制振制御 共振周波数設定	100.0	Hz	0	$\vdash$	$\overline{}$			
PB35	\		0.00	\	1	\	\	\	\	\
PB36	\		0.00	\	[\	\	\	\	\	\
PB37	\		100	\	\	\	\	\	\	\
PB38	\		0.0	\	\	\	\	\	\	\
PB39	\		0.0	\	\	\	\	\	\	\
PB40	\	メーカ設定用	0.0	] \	\	\	\	\	\	\
PB41	\		1125	] \	\	\	\	\	\	\
PB42	\		1125	\	\	\	\	\	\	\
PB43	\		0004h	\	\	\	\	\	\	\
PB44	\		0000h	\	\	\	\	\	\	\
PB45	\		0000h	\	\	\	\	\	\	\
		V.	000011	,	1			1	\\	'

<sup>※</sup>ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。

# 5. 1. 3 MR-J3-□A 拡張設定パラメータ (No. PC□□)

### ※PC41 以降は次ページ参照

							/·\	19641 以降		7 9 m
No.	略称	名称	初期値	単位		制御モート	:	△ : 機械(	DPrを参考に こ合わせて調 設定必要な場合	<b>整必要</b> があります。
					位置	速度	トルク	1次置換え	2次置換え	一括置換え
PC01	STA	速度加速時定数	0	ms		0	0	0		0
PC02	STB	速度減速時定数	0	ms		0	0	0		0
PC03	STC	S字加減速時定数	0	ms		0	0	0		0
PC04	TQC	トルク指令時定数	0	ms			0	0		0
PC05	SC1	内部速度指令1	100	r/min		0		〇 注4		O 注4
		内部速度制限1					0	0 注4		0 注4
PC06	SC2	内部速度指令2	500	r/min		0	$\sqrt{}$	〇 注4		〇 注4
1 000	562	内部速度制限2	-	.,	/	$\sim$	0	0 注4		0 注4
PC07	SC3	内部速度指令3	1000	r/min		0	//	0 注4		0 注4
1007	000	内部速度制限3	1000	17	$\overline{}$	$\sim$	/0	0 注4		0 注4
PC08	SC4	内部速度指令4	200	r/min		0	/	〇注4		〇 注4
1 000	304	内部速度制限4	200	1711111		$\sim$		〇 注4		〇 注4
DOOO	COE		200	/i		$\sim$				
PC09	SC5	内部速度指令5	300	r/min		0		0 注4		0 注
DOLO	222	内部速度制限5	500	, .			$^{\circ}$	0 注4		0 注4
PC10	SC6	内部速度指令6	500	r/min		0		0 注4		0 注4
		内部速度制限6					0	0 注4		0 注4
PC11	SC7	内部速度指令7	800	r/min		0		0 注4		○ 注4
		内部速度制限7					0	〇 注4		○ 注4
PC12	VCM	アナログ速度指令最大回転速度	0	r/min		0		0 注1	0 注1	0 注1
		アナログ速度制限最大回転速度					0	0 注2	0 注2	0 注2
PC13	TLC	アナログトルク指令最大出力	100.0	%			0	0 注2	0 注	〇 注2
PC14	MOD1	アナログモニタ1出力	0000h		0	0	0	0		0
PC15	MOD2	アナログモニタ2出力	0001h		0	0	0	0		0
PC16	MBR	電磁ブレーキシーケンス出力	100	ms	0	0	0	0		0
PC17	ZSP	零速度	50	r/min	0	0	0	0		0
PC18	*BPS	アラーム履歴クリア	0000h		0	0	0			
PC19	*ENRS	検出器出力パルス選択	0000h		0	0	0	◎ 注3	◎ 注3	◎ 注3
PC20	*SNO	局番設定	0	局						
PC21	*SOP	通信機能選択	0000h							
PC22	*COP1	機能選択C-1	0000h		0	0	0	0	0	$\circ$
PC23	*COP2	機能選択C-2	0000h		$\backslash$	0	0	0	•	0
PC24	*COP3	機能選択0-3	0000h		$\circ$	$\sim$	//	0		0
PC25		メーカ設定用	0000h		$\overline{}$		$\overline{}$	$\sim$		<u> </u>
PC26	*COP5	機能選択0-5	0000h		$\sim$	0	/	0		$\overline{}$
PC27	*COP6	機能選択0-6	0000h		0	0	/0			
	*00F0					$\sim$	$\bigg $			
PC28	*\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\	メーカ設定用 ####################################	0000h			$\overline{}$	$\overline{}$			$\overline{}$
PC29	*COP8	機能選択C-8	0000h			0	0	0		0
PC30	STA2	速度加速時定数2	0	ms		0	0	0		0
PC31	STB2	速度減速時定数2	0	ms		0		0		0
PC32	CMX2	指令入力パルス倍率分子2	1		0			0	0	0
PC33	CMX3	指令入力パルス倍率分子3	1		0			0	0	0
PC34	CMX4	指令入力パルス倍率分子4	1		0			0	0	0
PC35	TL2	内部トルク制限2	100.0	%	0	0	0	0		0
PC36	*DMD	状態表示選択	0000h		0	0	0	0		0
PC37	VCO	アナログ速度指令オフセット	0	mV		0		○ 注1		0 注1
1007	¥00	アナログ速度制限オフセット					0	0 注		0 注2
PC38	TP0	アナログトルク指令オフセット	0	mV			0	0 注1		0 注1
F000	Iru	アナログトルク制限オフセット				0		0 注		0 注2
PC39	MO1	アナログモニタ1オフセット	0	mV	0	0	0	0		0
PC40	MO2	アナログモニタ2オフセット	0	mV	0	0	0	0		0
	金割/和工—	<u>'</u>	ı	1			_	·		-

注1. 速度制御モードのみ

注2. トルク制御モードのみ

注3. 検出器出力パルス使用時

注4. 0.1r/minの単位設定をする場合は、PC29の設定必要

# ※PC40 以前は前ページ参照

No.	略称	名称	初期値	単位	位置	制御モー	ドトルク	△ : 機械(	調整指針 必須 DPrを参考に こ合わせて調 定必要な場合/ 2次置換え	再設定 整必要 があります。
PC41 PC42 PC43 PC44 PC45 PC46		メーカ設定用	0 0 0000h 0000h 0000h							
PC47	MVFB	アナログモニタモータ速度出力任意設定	0000h	r/min	0	0	0		0	0
PC48 PC49 PC50		メーカ設定用	0000h 0000h 0000h							

### 5.1.4 MR-J3-ロA 入出力設定パラメータ (No. PDロロ)

J.	1.4 WI	R-J3-□A 人出力設定バラメータ(No. PD□□)							調整指針	
No.	略称	名称	初期値	単位		制御モー	٠ķ	<ul><li>◎:変更</li><li>○:MR+H</li><li>△:機械</li><li>※空欄は設</li></ul>	整必要	
					位置	速度	トルク	1次置換え	2次置換え	一括置換え
PD01	*DIA1	入力信号自動ON選択1	0000h		0	0	0	0		0
PD02	/	メーカ設定用	0000h							
PD03	*DI1	入力信号デバイス選択1 (CN1-15)	00020202h		0	0	0			
PD04	*DI2	入力信号デバイス選択2(CN1-16)	00212100h		0	0	0	0		0
PD05	*DI3	入力信号デバイス選択3(CN1-17)	00070704h		0	0	0			
PD06	*DI4	入力信号デバイス選択4(CN1-18)	00080805h		0	0	0			
PD07	*DI5	入力信号デバイス選択5(CN1-19)	00030303h		0	0	0			
PD08	*DI6	入力信号デバイス選択6(CN1-41)	00202006h		0	0	0	0		0
PD09		メーカ設定用	00000000h							
PD10	*DI8	入力信号デバイス選択8(CN1-43)	00000A0Ah		0	0	0	0		0
PD11	*DI9	入力信号デバイス選択9(CN1-44)	00000B0Bh		0	0	0	0		0
PD12	*DI10	入力信号デバイス選択10(CN1-45)	00232323h		0	0	0	0		0
PD13	*D01	出力信号デバイス選択1 (CN1-22)	0004h		0	0	0	0		0
PD14	*D02	出力信号デバイス選択2(CN1-23)	000Ch		0	0	0	0		0
PD15	*D03	出力信号デバイス選択3(CN1-24)	0004h		0	0	0	0		0
PD16	*D04	出力信号デバイス選択4(CN1-25)	0007h		0	0	0			
PD17		メーカ設定用	0003h							
PD18	*D06	出力信号デバイス選択6(CN1-49)	0002h		0	0	0			
PD19	*DIF	入力フィルタ設定	0002h		0	0	0	0		0
PD20	*D0P1	機能選択0-1	0000h		0	0		0		0
PD21		メーカ設定用	0000h							
PD22	*D0P3	機能選択0-3	0000h		0			0		0
PD23	/	メーカ設定用	0000h							
PD24	*D0P5	機能選択0-5	0000h		0	0	0	0		0
PD25	\	メーカ設定用	0000h		\	\	\			
PD26			0000h		\	\				
PD27			0000h		\	\	\			
PD28	\		0000h		\	\	\			
PD29	\		0000h	\	\	\	\			
	\			\	\	\	\	\	\	
PD30			0000h		\ \	<b>.</b> \	\		1 /	\

P:位置制御モード

S:速度制御モード T:トルク制御モード

# 5.2 MR-H□A(N)サーボアンプと MR-J3-□A サーボアンプのパラメータ対比表一覧 MR-H□Aのパラメータ ■ 対応するMR-J3-□Aのパ

<u> </u>	_ 101	I \ I I L	. ,	IVIIX	<u> </u>	` '	/\\ / _	/ / のハファーダ対比衣一員			1: トルク			
			MR-H□Aのパラメータ					対応するMR-J3-□Aの					<u> -</u> +−	_
No.	略称		パラメータ名称	初期値	単位	No.	略称	パラメータ名称	初期値	単位	備考		S 1	
0	*MSR	モータシ	ノリーズ		$\geq$	PA17		モータ・シリーズ	0000h		設定値が違います。		0 0	
1	*MTY	モータタ	マイプ	(注1)	$\rightarrow$	PA18		モータ・タイプ	0000h		設定値が違います。		0 0	
						PC22		機能選択C-1	0000h		設定値が違います。		0 0	
2	*STY		制御モード	0000h		PA01		制御モード選択	0000h		設定値が違います。		0 0	
		タイフ	回生オプション			PA02	*REG	回生オプション選択	0000h		設定値が違います。	0	0 0	2
			パルス列入力選択		Λ	(注2)		リニューアルキット制御変換基板のJP1で					$\mathcal{V}$	$\mathbf{A}$
		1414 A.F.	東洋ゴーナム・カロッカ信日		\	PA04	*AOP1	機能選択A-1	0000h		設定値が違います。	0	0 0	4
3	*STO		電磁ブレーキインタロック信号 零速度信号選択	0000h	\	PD15	*D03	  出力信号デバイス選択3	_		パラメータNo.PD15に "DB"を設定ください。	0	olo	٦l
		医バリ	· 带还及旧 7 运扒		\	PDIS	<b>≁</b> D03	四万百万万八八及武3			(11K以上対象)	$  \cup  $	$^{\circ}$	1
			絶対位置検出システム選択	1	l \	PA03	*ABS	絶対位置検出システム	0000h	$\overline{}$	設定値が違います。	0	egr	╛
4	CMX	指令パ	ルス倍率(分子)	1	/	PA06	CMX	電子ギア分子	1	$\overline{}$	IXXLIEN XET STY	Ŏ	ヘト	1
5	CDV		ルス倍率(分母)	1	/	PA07	CDV	電子ギア分母	1	$\overline{}$		ŏ	ヘト	1
						PA10	INP	インポジション範囲	100	pulse	設定単位が違います。	Ō	ヘト	1
6	INP	インポシ	ジション範囲	100	pulse	PC24	*COB2	選択機能C-3 インポジション	0000h		設定値が違います。	0	$\langle \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \$	Ī
		/ m + i	/6= / N /-					<b>电四半位迭</b> 机					<del>\</del>	
7	PG1	位置制	御ゲイン	70	rad/s	PB07	PG1	モデル制御ゲイン	24	rad/s	(注3)	0	<u> </u>	$\forall$
8	PST	位置指	令加減速時定数	3	ms	PB03	PST	位置指令加減速時定数	0	msec	設定単位が違います。	0	///	Į,
		内部读		l .		_		内部速度指令1				$\forall$	$\frac{1}{2}$	广
9	SC1	内部速		100.0	r/min	PC5	SC1	内部速度制限1	100	r/min		ス	<del>ݣݳݥ</del>	5
						PC29	*COP8	速度指令単位設定	0000h			$\square$	0 0	_
			度指令2	500.0	r/min	PC6	SC2	内部速度指令1	500	r/min		$\square$	0	J
10	SC2	内部速	度制限2	L 330.0	.,			内部速度制限1		.,,,,,,,,,,,,		M	$\sum_{i}$	
<u> </u>		다 th th	<b>由比</b> 合2	$\rightarrow$	$\rightarrow$	PC29	*COP8	速度指令単位設定	0000h			$\triangleright$	$\frac{1}{2}$	ر
11	SC3		度指令3 度制限2	1000.0	r/min	PC7	SC3	内部速度指令1 内部速度制限1	1000	r/min		$\rightarrow$		$\stackrel{\checkmark}{\rightarrow}$
''	303	が心体	度制限3			PC29	*COP9	内部迷皮前限   速度指令単位設定	0000h			$\overline{}$		_
12	STA	速度加	速時定数	0	ms	PC01		速度加速時定数	0	ms			ठि	
13			速時定数	0	ms	PC02		速度減速時定数	0	ms			ŏlò	
14	STC	S字加源	<b>越速時定数</b>	0	ms	PC03	STC	S字加減速時定数	0	ms			0 0	5
15			<b>旨</b> 令時定数	0	ms	PC04	TQC	トルク指令時定数	0	ms				)
16	TLT	トルク制	<b>川限時定数</b>	0	ms	PC46		トルク制限時定数	0000h	ms	設定単位が違います。		<u> </u>	7
17	MOD		ジェーカルナ	00011		PC14		アナログモニタ出力1	0000h				$\frac{9}{2}$	
17	MOD	Y T L 2	ブモニタ出力	0001h		PC15 PC47		アナログモニタ出力2 アナログモニタモータ速度出力	0000h 0000h	r/min	設定単位が違います。		000	
18	DMD	状態表	示選択	0000h	$\overline{}$	PC47		状態表示選択	0000h	17 min	改化半位が達います。		ठी	
19	BLK		<u> </u>	0000h	$\overline{}$	PC19		パラメータ書込み禁止	0000h	$\overline{}$			ŏlò	
	22.1		オートチューニング選択		$\overline{}$	PA08		オートチューニングモード	0001h		設定値が違います。		ŏΝ	Í
20	OP1		応答性設定	0001h		PA09		オートチューニング応答性	12		設定値が違います。	0	0	J
20	01 1	選択2	瞬停再始動選択(速度制御)	000111		PC22		機能選択C-1	0000h		設定値が違います。		<u> </u>	$\overline{}$
			サーボロック選択(速度制御)			PC23		停止時サーボロック選択(速度制御)	0000h		設定値が違います。		ŎΙ	$\searrow$
21	*OP2	機能	低騒音モード選択	0000h		PC24	*COP3	低騒音モード選択	0000h				्र	2
21	*UP2	選択3	指令パルス入力形態選択指令パルス論理選択	OUUUN		PA13	*PLSS	指令パルス入力形態	0000h		設定値が違います。	0	$\times$	$\vdash$
22	*0P3	機能選択		0000h	$\overline{}$	PD20	*DOP1	機能選択4(LSP・LSNの停止処理選択)	0000h	$\overline{}$	設定値が違います。		र्ज	f
23			フォワードゲイン	0	%	PB04		フィードフォワードゲイン	0	%	IXXCIEN XEV 0170	ŏ	ベト	1
24	CM1	電子ギ	ア分子2	1		PC32	CMX2	指令パルス倍率分子2	1			0		$\subseteq$
25		電子ギ		1		PC33		指令パルス倍率分子3	1		(注4)	O		$ \rfloor $
26	CM3	電子ギ	ア分子4	1		PC34		指令パルス倍率分子4	1		=0.4 24 /4 / 24 / 4 / 4	Ŏ.	$\mathcal{L}$	$ \downarrow $
27	ERZ	誤差過	大アラームレベル	80	kpulse	PC24 PC43		誤差過大アラームレベル単位選択 誤差過大アラーム検知レベル	0000h 0000h	rev	設定単位が違います。 設定単位が違います。	0	+	$\vdash$
00	CTD	供りする								rev		К	<del>, [,</del>	7
28	STD		<b>を加速時定数</b>	0	ms	PC30		速度加速時定数2	0	ms	(注5)	$\vdash$	0 0	
29	STE		<b>E減速時定数</b>	0	ms	PC31	STB2	速度減速時定数2	0	ms		$\square$	0 0	)
			度指令4	100.0	r/min	PC08	SC4	内部速度指令4	200	r/min		$\square$	0	Z
30	SC4	内部速	度制限4		.,			内部速度制限4		.,		M	$\geq$	_
<u> </u>		中中	<b>康性会</b> 5	$\vdash$	$\vdash$	PC29	*COP8	速度指令単位設定	0000h			$\mapsto$	윘	4
31	SC5	内部速	度指令5 度制限5	200.0	r/min	PC09	SC5	内部速度指令5 内部速度制限5	300	r/min		$\mapsto$	위	₹
31	303	r յրի X	/文 中/ PCC V		$\overline{}$	PC29	*COP8	速度指令単位設定	0000h		(35.a.)	$\forall$	ठी	_
		内部速	度指令6	E00.0				内部速度指令6			(注6)		ŏĸ	I
32	SC6	内部速		500.0	r/min	PC10	SC6	内部速度制限6	500	r/min		$\Box$	Ĭ	5
						PC29	*COP8	速度指令単位設定	0000h				<u>o</u> C	)
	007		度指令7	1000.0	r/min	PC11	SC7	内部速度指令7	800	r/min		$\bowtie$	9	$\downarrow$
33	SC7	り が 速	度制限7	$\overline{}$		PC29		内部速度制限7 速度指令単位設定	0000h			$\forall$		_
34	ZSP	零速度		50	r/min	PC29 PC17	ZSP	<u>速度指力单位放走</u> 零速度	50	r/min		ि	818	
				30				今医皮 アナログ速度指令最大回転速度						4
35	VCM	アナロ?	ブ速度指令最大回転速度		r/min	PC12	VCM	アナログ速度制限最大回転速度	0	r/min			$\circ$	V
36	*VCA	VC速度	指令平均	1		PC23	*COP2	機能選択C-2(VC·VLA電圧平均)	0000h			N	0 0	5
37	TLC		ブトルク制御指令最大出力	100	%	PC13	TLC	アナログトルク指令最大出力	100	%		$\square$		)
38		メーカ語						<b>4</b> ∆11,89 (1, ± , 2 · · →	<u> </u>			Ŋ	Ž	Ļ
39	*ENR		出力パルス	1	$\vdash$	PA15		検出器出力パルス 正転し 力制限	4000 100.0	pulse/rev			읽은	
40	TLL	内部トノ	レク制限1	100	%	PA11 PA12	TLP TLN	正転トルク制限 逆転トルク制限	100.0	% %				
		1		L	I	17412	1 LIN	ペート・アンリアズ	100.0	70	l	$\mathbf{U}$	$\sim$	7

### 前ページ続き

			MR-H□Aのパラメータ					対応するMR-J3-□A	のパラメ	ータ		制征	即モ·	ード
No.	略称		パラメータ名称	初期値	単位	No.	略称	パラメータ名称	初期値	単位	備考	Р	S	Т
			声フドラ450			PC32	CMX2	指令パルス倍率分子2	1			0	$\overline{}$	abla
41	*IP1	入力 信号	電子ギア4段 切換え選択	0000h		PC33	CMX3	指令パルス倍率分子3	1		(注4)	0		
41	*IP1	選択1	切換え選択	uuuun		PC34		指令パルス倍率分子4	1			0	/	abla
		进扒!	クリア信号(CR)機能選択			PD22	*DOP3	機能選択D-3(クリア信号(CR)設定)	0000h			0	$ egthinspace{-2mm}$	
			外部トルク制限(TL) 切換機能選択		$\setminus$	該当パー	ラメータな	: :L			(注7)	N	$\setminus$	
40		入力	サーボオン信号 (SON)入力選択	00001				サーボオン (SON)自動ON選択		$\setminus$		0	0	0
42	*IP2	信 <del>号</del> 選択2	正転ストロークエンド信号 (LSP)入力選択	0000h		PD01	*DIA1	入力信号 正転ストロークエンド信号 自動ON選択1 (LSP)自動ON選択	0000h			0	0	0
			逆転ストロークエンド信号 (LSN)入力選択					逆転ストロークエンド信号 (LSP)自動ON選択				0	0	0
43	*OP4	機能	機械速度(状態表示)単位選択	0000h			ラメータな			_	20 -1- 1- 1- 1- 1- 1- 1- 1-	$\stackrel{\sim}{\sim}$	$\tilde{}$	$\geq$
$\vdash$		選択5	検出器出力設定選択 アラームコード		$\vdash$	PC19	*ENRS	検出器出力パルス設定選択	0000h		設定値が違います。	0	0	0
		出力	出力選択			(注8)		アラームコード出力設定	0000h		パラメータNo.PD16に	0	0	0
44	*OPC		警告出力選択	0000h	\	PD16	*DO4	出力信号デバイス選択4	-		バリスーラNo.PDToに "WING"を設定ください。	0	0	0
		選択	電磁ブレーキインタロック 出力タイミング			該当パラ	ラメータな	il			Willia EBA VICEV 8			
45		機械速度変		1.0000			ラメータな							
46	MOA		Ī前データ選択	0001h		該当パー	ラメータな	_					\	
47	VCO		ル(速度指令)	0	mV	PC37	vco	アナログ速度指令オフセット	出荷時	mV			Q	
			小(速度制限)					アナログ速度制限オフセット	設定				$\stackrel{\sim}{\sim}$	Q
48	TPO		セット(逆転側トルク制限指令)	0	mV	PC38	TPO	アナログトルク制限オフセット	0	mV			Q	$\geq$
40	TNO		セット(トルク指令)	_	,,	## N/ . P *		アナログトルク指令オフセット	ļ	<u> </u>			$\overline{}$	0
49 50	TNO MO1		セット(正転側トルク制限指令)	0	mV	<b>該当八</b> PC39	ラメータな	に <u>し</u>  アナログモニタ1オフセット	0			0	$\overline{}$	$\geq$
51			ニタオフセット	0	mV mV	PC39 PC40	MO2	アナログモニタ1オフセット	0	mV mV		ŏ	8	0
52	MOZ	メーカ設定		$\overline{}$	mv	PC40	MOZ	ナナログモニタ <u>2オフセット</u>	$\overline{}$	mv_		$\sim$	$\checkmark$	$\prec$
53	MBR		<u>.m</u> -キシーケンス出力	100	ms	PC16	MBR	電磁ブレーキシーケンス出力	100	ms		0	0	$\circ$
54		内部トルク		100	%	PC35	TL2	内部トルク制限2	100	%	(注7)	ŏ	o	$\prec$
55	<u> </u>	メーカ設定		<u> </u>	$\sim$	<u> </u>	<u> </u>	1 ABLI AS A MARKE	<u> </u>	<u> </u>	Visin * /	X	ヾ	egraphism
56	DIF	DI信号	DI信号フィルタ選択 CR信号フィルタ選択	0000h		PD19	*DIF	入力信号フィルタ CR信号専用フィルタ選択	0002h		設定値が違います。	0	0	0
58	GD2	サーボモー	-タに対する Eーメント比	2.0	倍	PB06	GD2	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比	7.0	倍		0	0	
59	NCH		印制フィルタ	0		PB13	NH1	機械共振抑制フィルタ1	4500	Hz		0	0	egraphism
60	PG2	位置制御公		25	rad/s	PB08	PG2	位置制御ゲイン	37	rad/s	(注3)	ŏ	ヾ	egraphism
61	VG1	速度制御行		1200	rad/s		ラメータな			144/3	アンプ内部で自動調整	Ĭ	$\overline{}$	
62	VG2	速度制御欠		600	rad/s	PB09		速度制御ゲイン	823	rad/s	( <b>注3</b> )	o	0	
63	VIC	速度積分	-	20	ms	PB10		速度積分補償	33.7	ms	(注3)	ŏ	ŏ	abla
64	VDC	速度微分衫		980		PB11		速度微分補償	980		(注3)	ŏ	ŏ	abla
70	DIS		能選択(MR-H-D01用)	0000h	$\overline{}$		ラメータな				(注9)		く	abla
71	DOS	DO増設機	能選択(MR-H-D01用)	0000h		該当パー	ラメータな	il .			(注9)		eg	abla
72		補助パルス		0000h		該当パー	ラメータな	iL			(注9)		$\leq$	
73			ス入力電子ギア分子	1			ラメータな				(注9)	$\searrow$		
74	CDS	補助パルス	ス入力電子ギア分母	1		該当パー	ラメータな	:L			(注9)	abla		

- 注1:容量により設定値が異なります。
- 注2:リニューアルキット制御信号変換基板のJP1で設定します。詳細は3.3.1項を参照ください。
- 注3:ゲイン調整に関するパラメータはMR-H□A(N)サーボアンプと異なります。ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□Aサーボアンプ技術資料集を 参照ください。
- 注4:本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo. PD03~08、PD10~12に電子ギア選択1,2(CM1,2)を設定する必要があります。
- 注5:本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に第2加減速選択2(STAB2)を設定する必要があります。
- 注6:本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータ No. PD03~08、PD10~12 に速度選択 3(SP3) を設定する必要があります。 注7:本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータ No. PD03~08、PD10~12 に内部トルク制限選択(TL1) を設定する必要があります。
- 注8:MR-H口A(N)サーボアンプのアラームコードに対応するピンをリニューアルキットで使用していないため、アラームコードは出力できません。 既設配線の変更が必要となります。
- 注9:オプションカード機能には対応しておりません。

# 5.3 パラメータ詳細説明

表1-1:パラメータ詳細

P: 位置制御モード S: 速度制御モード T:トルク制御モード

				名称	なと	幾能							初	朝値	No.					名称	下と榜	能							初	期値
Ŧ	ータシリー	-ズ											左表	参照	PA17	τ-	ータ・シリ	ーズ	注	1)									00	00h
	設定値	Ħ	ーボー	<del>E</del> —:	タシ	リー	ズ	1								ſ	0													
	0000			HA-	SH											L	<del>-</del>													
L	0001			HA-															定值			_	z • 5	ンリ-	ーズ					
L	0002			HA-															001h		HA-N		•							
F	0003			HA-				_											011h 0F1h		HA-F HA-L									
L	0005 :::HC-KF •	HC-ME	. HA_F	HA-I		F.H	C_RE	_ . HC	'-IIF	. HΔ-	-I F								0F2h		HA-L		•							
	シリース						O IVI	110	, oi	IIA	ы								1F0h		HA-S									
					24.74											×	HC-KF • HC						•	C-UF	- HA	HF.	シリ	ーズ		
																	モータは									-	- ,			
<u> </u>	一タタイプ	ĵ											サー	#:	PA18	<b>—</b>	ータタイプ	(注	:1)										00	00h
Ë		_											アン		17.10	_		¬ ~	-17										00	0011
_		┦.	<b>-</b> 14	7 <b>±</b>		,,,,,	_	. 10	00 F	/·	٦,		容量			_	<del></del>	ᆗ T. ㅗ	L67	<b>+-</b> \- <b>+</b> -	<u>.</u>	<b>24</b> 1.1		1000	VE. 7					
			2格回						JU[r/	mın	1)		り異					□→定						1000	ı[r/m	ıın])				
	<b>→</b> <del>-</del> -	ータ定権	各出ナ	כ	(下	記表	参照	₹)					ます				<u></u> + <del>E</del> -	-タ定格	出力		(下訂	战	<b>≶照)</b>							
								ドアン																	定値					
L		容量(W	10	20	40	60	100	200	350	500	700	11K	15K	22K		_	<del>-</del>		10	00	40		ナーボ					1417	151	001
超コン	HA-MH053 HA-MH13	50 100	+	053 13												-	形名 HA-MH053	容量(W) 50		20 F053	40	υО	100	200	<i>ა</i> 50	500	/00	11K	ИСI	22K
ジパ	HA-MH23	200			23											超コンパ	HA-MH13	100		FF13										
クト	HA-MH43	400	<u> </u>			43	70							_]		ンパ	HA-MH23	200			FF23									
Ė	HA-MH73 HA-FH053	750 50	053	-		<del>                                     </del>	73							$\dashv$		クト	HA-MH43 HA-MH73	400 750				FF43	F073							
	HA-FH13	100	13											$\dashv$		$\vdash$	HA-FH053	50	F053				10/3							
尘	HA-FH23	200	Ĺ	23													HA-FH13	100	FF13	8										
容量	HA-FH33	300	-		33	1							_			小容量	HA-FH23	200		FF23	FF00									
	HA-FH43 HA-FH63	400 600	+		43	63								$\dashv$		量	HA-FH33 HA-FH43	300 400		_	FF33 FF43									
u	LIA CLICA	850				- 55	81							$\dashv$			HA-FH63	600				FF63								
r/min	HA-SH121	1200						121								<u>"</u>		850					FF81							
1000r	HA-SH201	2000	-					201	201				_			1000r/min	HA-SH121	1200						F121						
	HA-SH301 HA-SH52	3000 500	+			52			301							100	HA-SH201 HA-SH301	2000 3000						F201	F301					
	HA-SH102					02	102									H	HA-SH52	500				FF52			1 001					
/min	HA-SH152		<u> </u>					152								_	HA-SH102	1000					F102							
2000r/	HA-SH202 HA-SH352		+					202	352				$\dashv$			r/min	HA-SH152	1500						F152						$\sqsubseteq$
7	HA-SH352 HA-SH502		$\vdash$						JUZ	502				$\dashv$		2000r/	HA-SH202 HA-SH352	2000 3500						F202	F352					$\vdash$
	HA-SH702										702					.7	HA-SH502		L						. 552	F502				
L	HA-SH53	500	-		_	53	100						_			<u></u>	HA-SH702	7000									F702			
r/min	HA-SH103 HA-SH153		$\vdash$				103	153						-		ي.	HA-SH53 HA-SH103	500 1000				FF53	F103							$\vdash\vdash$
3000r	HA-SH203							203								3000r/min	HA-SH153	1500						F153						H
	HA-SH353	3500							353							300	HA-SH203	2000						F203						
	HA-LH52	500	-			52		102					$\dashv$	$\dashv$		<u> </u>	HA-SH353	3500							F353					
,	HA-LH102 HA-LH152		1					152						$\dashv$			HA-LH52 HA-LH102	500 1000				FF52		F102						
低價性	HA-LH202	2000							202							ΙŒ	HA-LH152	1500						F152						
13	HA-LH302		-	<u> </u>		<u> </u>				302						低慣性	HA-LH202	2000							F202					
	HA-LH502 HA-LH702		+							502	702		$\dashv$			1王	HA-LH302	3000								F302				
٦,	HA-LH11K2										-	1102		$\dashv$			HA-LH502 HA-LH702		1							F502	F702			
大容量	HA-LH15K2	15000										Į	1502			_	HA-LH11K2											1102		
重	HA-LH22K2			_	200	<u> </u>								2202		大容量	HA-LH15K2	15000											1502	
	HA-UH32 HA-UH52	300 500	+		32	52							$\dashv$			重	HA-LH22K2				LE.									2202
フ	HA-UH52 HA-UH102		+			52		102						$\dashv$			HA-UH32 HA-UH52	300 500			FF32	FF52								
フラッ	HA-UH152	1500						152								っ	HA-UH102					1132	-	F102						
۱ŕ	HA-UH222		1						222	050			$\Box$	$\Box$		フラッ	HA-UH152	1500						F152						
	HA-UH352 HA-UH452		-	<u> </u>		<u> </u>				352 452				$\dashv$		ŕ	HA-UH222	2200							F222					
	TIPL UTHOZ			<u> </u>	<u> </u>	<u> </u>	1	<u> </u>		τυ∠							HA-UH352 HA-UH452	3500 4500								F352 F452				
	1 1	部分は	L場出	何の何	直です	Г。											IN-UH40Z	4000	1							r40Z	1			

表1-2:パラメータ詳細

Nc	MR-H□A (N)	加州市	No	MR-J3-□A Ø 74: L 1₩:61:	知识古	制御
No. 1	名称と機能 モータタイプ	初期値 サーボ	No.	名称と機能 機能選択C-1	初期値 0000h	ŧ-ŀ* S
	前ページ参照	アンプの 容量によ り異なり ます		瞬停再始動、シリアル検出器・ケーブルを選択します。  電源瞬停再始動選択 三菱電機発行MR-J3-□Aサーボアンプ 技術資料集5章を参照ください。  シリアル検出器の選択 使用するモータのシリアル検出器通信方式を 設定します。 0:2次置換え、一括置換えの場合 (サーボモータをMR-J3用に置換える) 1:1次置換えの場合 (注1) (サーボモータを置換えない)  検出器ケーブル通信方式選択 4.3節を参照ください。		P S T
2	サーボタイプ  O O O O O O O O O O O O O O O O O O O	0000h	PA01	サーボアンプの制御モードを選択します。	0000h	P S T
	● 回生オプション選択 0: 7kW 以下の容量で外付けオプションなしの場合、および 11kW 以上で付属の回生抵抗器または回生オプションをファンなしで使用するとき 0 に設定します。 1: FR-RC、FR-BU 2: MR-RB013 3: MR-RB033 5: MR-RB32 6: MR-RB34 7: MR-RB54 8: MR-RB30 9: MR-RB50 B: MR-RB51 E: 11kW 以上で付属の回生抵抗器または回生オブションをファンで冷却し、能力リテするとき。サーボアンプの組合せのないものを選択するとパラメータェラーになります。MR-H30KA(4)以上のサーボアンプの場合、この設定は無視されます。 ※次ページ置換え表参照		PA02	回生オプション・ブレーキユニット・電源回生コンバータ・電源回生共通コンバータを使用する場合、このパラメータを設定します。  ○○○○□生オプションの選択  ○○○□生オプションを使用しない ・100Wのサーボアンプの場合、回生抵抗器を使用しない・200~7kWのサーボアンプの場合、内蔵回生抵抗器を使用する ・11k~22kWのサーボアンプで付属の回生抵抗器または回生オプションを使用する ・30kW以上のドライブユニットの場合、コンバータユニットで回生オプションの選択を行う ○1:FR-BU(2)ー(H)・FR-RCー(H)・FR-CVー(H) ○2:MR-RB032 ○3:MR-RB12 ○4:MR-RB32 ○5:MR-RB30 ○6:MR-RB30 ○6:MR-RB50(冷却ファンが必要) ○8:MR-RB31 ○9:MR-RB31 ○9:MR-RB51(冷却ファンが必要) ○40:MR-RB013 ○41:MR-RB033 ○44:MR-RB34 ○45:MR-RB34 ○5:MR-RB66(ファン冷却なし) ○61:MR-RB65(ファン冷却なし) ○61:MR-RB66(ファン冷却なし) ○63:MR-RB66(ファン冷却なし) ○63:MR-RB66(ファン冷却なし) ○65:MR-RB67(ファン冷却なし) ○65:MR-RB67(ファン冷却あり) FA:11k~22kWのサーボアンプで付属の回生抵抗器を冷却ファンで冷却し、能力 UP するとき	0000h	P S T

注 1. サーボアンプソフトウェアバージョン C6 版以降対応。設定を間違えると検出器異常 1 (AL. 16) または、検出器異常 2 (AL. 20) になります。

### 表1-3:パラメータ詳細

	MR-H□A 名称と杭	` '		初期値	No.			MR-J3-□A 名称と機能		初期値	制モー
	コかこり	XHL		切粉阻	IVU.			つかと1成形		0000h	F
パラメーク	タ置換え一覧:	表									
			3-□A			MR-H	⊐A (N)	MR-J	J3-□A		
アンプ形名	Pr. 2	アンプ形名	PA02		アン	プ形名	Pr. 2	アンプ形名	PA02		
MR-H10A (N)	000□h	MR-J3-10A	0000h			1350A (N)	000□h	MR-J3-350A	0000h		
	020□h		0040h		MR-H	1500A (N)	080□h	MR-J3-500A	0005h		
MR-H20A (N)	030□h 000□h	MR-J3-20A	0041h 0000h(注1)		MD L	1700A (N)	090□h(注2) 000□h	MR-J3-700A	0006h(注 2) 0000h		
WK-HZUA (N)	000⊟n 020⊟h	WIK-J3-ZUA	0000n(;±1)	)	WIK-H	1/UUA (N)	000⊟n 0B0⊟h	WIK-J3-700A	0000h		
	030□h		0041h				000□h(注2)		0009h(注 2)		
MR-H40A (N)	000□h	MR-J3-40A	0000h		MR-H	111KA (N)	000□h	MR-J3-11KA	0000h(注3)		
	050□h		0004h				000□h		0060h(注 4)		
MR-H60A (N)	000□h	MR-J3-60A	0000h				0E0□h		00FAh(注5)		
	050□h	MD 10 704	0004h		MD II	HEIVA (AD)	000□h	ND 10 151/A	0061h(注 6)		
	000□h 050□h	MR-J3-70A	0000h 0004h	_	MK-H	115KA (N)	000□h 000□h	MR-J3-15KA	0000h(注3) 0062h(注4)		
MR-H100A (N)	000⊟h	MR-J3-70A	0004n			-	0E0□h	-	000ZH(注4) 00FAh(注5)		
I III I III OO I (II)	050□h	111111111111111111111111111111111111111	0004h			-	000□h	1	0063h(注 6)		
	000□h	MR-J3-100A	0000h		MR-H	122KA (N)	000□h	MR-J3-22KA	0000h(注3)		
	050□h		0004h				000□h		0064h(注 4)		
MR-H200A (N)	000□h	MR-J3-200A	0000h				0E0□h		00FAh(注 5)		
	060□h		0044h	_			000□h		0065h(注6)		
:→ 1 MD 10 I	070□h(注2) □A 置換え時は、・	▎ <del></del> ▗▘▃▘▃▘▄▘▄	0045h(注 2		-						
	□A 直換ん時は、 ァンを設置した場		戦の四土抵抗る	耐しなりま	. 9						
注 3:回生抵	抗をMR−J3−□A 標	準の回生抵抗に									
	抗を既存(MR-H□A										
注 5 :   미 生 抵 3	抗をMR−J3−□A 標	準の回生抵抗に	直換えた時(冷	訊HANあ	り)						
		(M) (tt) (A + + + tt)									
	抗を既存(MR-H□A	(N)時)のまま使り	用する時(冷去								
		(N) 時) のまま使り 	用する時(冷劫								
		(似)時)のまま使!	用する時(冷劫								
		(N) 時) のまま使り	用する時(冷劫				入力方式の選択				
注 6:回生抵		(M) 時) のまま使り	用する時(冷劫	『FAN あり』		※リニニ	ューアルキット変		にて設定します。		
注 6:回生抵		(N) 時) のまま使)	用する時(冷劫	『FAN あり』		※リニ <i>=</i> 詳細	ューアルキット変 よ、3.3.1節参照		にて設定します。		
注 6:回生抵抗 機能選択1			用する時(冷劫	『FAN あり』		※リニ <i>=</i> 詳細/ 機能選択	ューアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1			0000h	
注 6:回生抵抗 機能選択1	抗を既存(MR-H□A	式の選択	用する時(冷劫	『FAN あり』		※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ	ューアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 レーキインタロッ		にて設定します。	0000h	
注 6:回生抵抗 機能選択1	抗を既存(MR-H□A - - - - - - - - - - - - - - - - - - -	式の選択	用する時(冷劫	『FAN あり』		※リニ <i>=</i> 詳細/ 機能選択	ューアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 レーキインタロッ			0000h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A - - - - - - - - - - - - - - - - - - -	i式の選択 コレクタ方式 ッドライバ方式		『FAN あり』		※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ	ューアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ	ック信号(MBR)の	割付を選択します。	0000h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 コレクタ方式 ッドライバ方式	、零速度信号	『FAN あり』		※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ	ューアルキット家 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0	ック信号(MBR)の	割付を選択します。	0000h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A トパルス列入カ方 0:オープン= 1:差動ライン 電磁ブレーキイ を選択 (MR-H CN 0:零速度信号	i式の選択 1レクタ方式 ッドライバ方式 ンタロック信号: 11-23の機能変更 3有効	、零速度信号)	『FAN あり』	PAO4	※リニニ 詳細/ 機能選択 電磁ブレ ① 0 0	ューアルキット家 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 電磁ブ 1:電	ァク信号 (MBR) の・ レーキインタロ・ 拡ブレーキインタ	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)		
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A トパルス列入カ方 0:オープン= 1:差動ライン 電磁ブレーキイ を選択 (MR-H CN 0:零速度信号	i式の選択 1レクタ方式 ッドライバ方式 ンタロック信号: 11-23の機能変更	、零速度信号)	『FAN あり』		※リニュ 詳細/ 機能選択 電磁ブレ ① 0 0	ューアルキットする は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ デバイス選択1((	ック信号 (MBR) の・ レーキインタロ・ 拡ブレーキインタ N1-24) 【11kV	割付を選択します。 ック信号(MBR) 割付選択 ロック(MBR)	0000h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A トパルス列入カ方 0:オープン= 1:差動ライン 電磁ブレーキイ を選択 (MR-H CN 0:零速度信号	i式の選択 コレクタ方式 ッドライバ方式 シタロック信号 II-23の機能変更 子有効 -キインタロック	、零速度信号)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ 0 0 0	ューアルキット家 は、3.3.1節参照 A-1 レーキインタロッ 0 1:電磁ブ 1:電磁ブ デバイス選択1(0 N) のCN1-48ピン/	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11k/ こ外付けダイナ:	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を		
機能選択1	が が が が が が が が が が が が が が	i式の選択 コレクタ方式 ッドライバ方式 ンタロック信号 II-23の機能変更 合有効 -キインタロック 出力信号を選択	、零速度信 <del>号</del> ) 信号有効	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ 0 0 0	ューアルキットする は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ デバイス選択1((	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11k/ こ外付けダイナ:	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を		
機能選択1	が が が が が が が が が が が が が が	i式の選択 コレクタ方式 ッドライバ方式 シタロック信号 II-23の機能変更 子有効 -キインタロック	、零速度信 <del>号</del> ) 信号有効	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ 0 0 0	ューアルキット家 は、3.3.1節参照 A-1 レーキインタロッ 0 1:電磁ブ 1:電磁ブ デバイス選択1(0 N) のCN1-48ピン/	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11k/ こ外付けダイナ:	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を		
機能選択1	抗を既存(MR-H□A   パルス列入カ方 0:オープンコ 1:差動ライン 電磁ブレーキイ を選択(MR-H CM 0:零速度信号 1:電磁ブレー	i式の選択 コレクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 マーキインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー	、零速度信 <del>号</del> ) 信号有効	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ 0 0 0	ューアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ デバイス選択I((い)のCN1-48ピンI いる場合、下記の 1:1000円 1:10000円 1:1000000000000000	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 兹ブレーキインタ M1-24) 【11kV こ外付けダイナ: ひとおり設定し:	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 マロック(MBR) 以上】 ミックブレーキ信号を ます。		
機能選択1	が が が が が が が が が が が が が が	i式の選択 コレクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 マーキインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー	、零速度信 <del>号</del> ) 信号有効	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択/ 電磁ブレ 0 0 0	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ デバイス選択1((())ののN1-48ピンI いる場合、下記の しいる場合、下記の 無数が にもいる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11k/ こ外付けダイナ:	割付を選択します。 ック信号(MBR)割付選択 マロック(MBR) 以上】 ミックブレーキ信号を ます。		
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 コレクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 マーキインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー	、零速度信号 ) 信号有効	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細に 機能選択 電磁ブレ 0 0 0	ユーアルキット家 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ 1:電磁ブ 1:のの(Ni-48ピン) いる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 拡ブレーキインタ N1-24) 【11kV こ外付けダイナ: ひとおり設定し:	割付を選択します。  y ク信号(MBR) 割付選択 ロック(MBR)   以上】 ミックブレーキ信号を ます。		
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細/ 機能選択 電磁ブレ 0 0 0 出力信号・ MR-H口A() 割付けて()	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ デバイス選択1((())ののN1-48ピンI いる場合、下記の しいる場合、下記の 無数が にもいる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の しいる場合、下記の	rク信号 (MBR) の レーキインタロ・ 数ブレーキインタ NI-24) 【11kV こ外付けダイナ: ひとおり設定し: 定値 信号名 6h DB	割付を選択します。  yク信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)   以上】 ミックブレーキ信号を ます。  Gの設定も必要と		
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ッドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 電磁ブレ ① 0 0 出力信号・ MR-H□A () 割付けて()	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 レーキインタロッ 0	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11kV こ外付けダイナ・ ひとおり設定し・ を値 信号名 Sh DB を換基板上のJP3	割付を選択します。  yク信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)   以上】 ミックブレーキ信号を ます。  Gの設定も必要と	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 電磁ブレ 0 0 0 出力信号・ MR-H口A ( 割付けて) ※リニり を対位置	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0	ック信号 (MBR) の レーキインタロ・ 滋ブレーキインタ N1-24) 【11kV こ外付けダイナ・ ひとおり設定し・ を値 信号名 Sh DB を換基板上のJP3 こ3.2節を参照く	割付を選択します。  2 ク信号(MBR)割付選択 2 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号をます。  3 の設定も必要と ださい。	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 電磁ブレ 0 0 0 出力信号( MR-H□A () 割付けてい ※リニり を対位置制	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0	レーキインタロ・	割付を選択します。  yク信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)   以上】 ミックブレーキ信号を ます。  Gの設定も必要と	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 ① 0 0 出力信号( MR-H口A() 割付けて( ※リニり) 絶対位置制 このパラ	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0	レーキインタロ・	割付を選択します。  2 ク信号(MBR)割付選択 2 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号をます。  3 の設定も必要と ださい。	0004h	
送6:回生抵抗機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 電磁ブレ 0 0 0 出力信号( MR-H□A () 割付けてい ※リニり を対位置制	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁ブ 1:電磁ブ 1:電磁ブ 1:電磁ブ に 3.3.1節参照 が 7.7イス選択1(() い)ののN1-48ピンI いる場合、下記の サート記録 は出システム選択 検出システム選択 メータを設定しま	ック信号 (MBR) の レーキインタロッ	割付を選択します。  ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を ます。  の設定も必要と ださい。  システムを使用する場合	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 ① 0 0 出力信号( MR-H口A() 割付けて( ※リニり) 絶対位置制 このパラ	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 1:電磁 ブ電 デバイス選択1((())ののN1-48ピン)いる場合、下記の ト記の サールたわせて3 検出システムおで3 検出モータを数メークを 後出モーターッ ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	レーキインタロ・	割付を選択します。  2 ク信号(MBR)割付選択 2 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号をます。  3 の設定も必要とださい。  2 ステムを使用する場合	0004h	
送6:回生抵抗機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 ① 0 0 出力信号( MR-H口A() 割付けて( ※リニり) 絶対位置制 このパラ	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 0 1:電磁 ブ 記:電磁 ブ 記:マーキインタロッ 1:電磁 ブ 記:マーキインタロッ 1:電磁 ブ 記:マーキインタロッ 1:電磁 ブ 記:マーキー・ 記:マーチンス は出システム選 は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は出システムと は、2.2 といる は、2.2 といる は、2.2 といる は、2.2 といる は、2.2 といる は、3.3 といる は、3.3 といる は、3.3 といる は、4.3 といる は、5.3 といる もいる は、5.3 といる は、5.3 といる もいる は、5.3 といる もいる もいる もいる もいる もいる もいる もいる もいる もいる も	ルーキインタロハ	割付を選択します。  ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  に	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 ① 0 0 出力信号( MR-H口A() 割付けて( ※リニり) 絶対位置制 このパラ	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 1: 電磁 ず電 デバイス選択 ((())ののN1-48ピン)いる場合、下記の トでは、カートに記定します。 システム設定します。 システム設定します。 システム設定します。 シストに設定しません。 1: #	レーキインタロ・	割付を選択します。  ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を ます。  の設定も必要と ださい。  ンステムを使用する場合  いの選択 レシステムで使用する ステムで使用する	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細I 機能選択 ① 0 0 出力信号( MR-H口A() 割付けて( ※リニり) 絶対位置制 このパラ	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 1: 電磁 ず電 デバイス選択 ((())ののN1-48ピン)いる場合、下記の トでは、カートに記定します。 システム設定します。 システム設定します。 システム設定します。 シストに設定しません。 1: #	ルーキインタロハ	割付を選択します。  ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を ます。  の設定も必要と ださい。  ンステムを使用する場合  いの選択 レシステムで使用する ステムで使用する	0004h	
機能選択1	抗を既存 (MR-H□A	i式の選択 1レクタ方式 ルドライバ方式 ンタロック信号 11-23の機能変更 3-有効 -キインタロック 出力信号を選択 イナミックブレー マステム選択 ンタルシステムで	、零速度信号) (信号有効 ・キ 使用します。)	『FAN あり』	PAO4	※リニュ 詳細 機能選択 電磁ブレ ① 0 0 出力信号( MR-H口ない 割付けてい ※リニリッ を対位置が この 0 0	ユーアルキット変 は、3.3.1節参照 A-1 ノーキインタロッ 1:番目(() デバイス選択1(() が)ののN1-48ピン川 いる場合、下記の トでは設します。システに設定します。システに設定します。システに設定します。システに設定します。 1: ### ### ### ### ### ### ### ### ###	レーキインタロ・	割付を選択します。  ック信号(MBR)割付選択 ロック(MBR)  以上】 ミックブレーキ信号を ます。  の設定も必要と ださい。  ンステムを使用する場合  いの選択 レシステムで使用する ステムで使用する	0004h	

### 表1-4:パラメータ詳細

Νο	MR-H□A (N) 夕 充 ト は総会と	加州	Mc	MR-J3-□A 夕 #	加州市	制御 モート゛
No. 4	名称と機能 電子ギア分子	初期値 1	No. PAO6	名称と機能 電子ギア分子(指令パルス倍率分子) (注1)	初期値 1	P
4	電子ギアの分子の値を設定します。	'	PAUO	電子イアガナ(指示パルス信率ガナ) (注1) 指令パルス入力に対する乗数を設定します。	'	۲
5	電子ギア分子 電子ギアの分母の値を設定します。	1	PA07	電子ギア分母(指令パルス倍率分母) (注1) 指令パルス入力に対する除数を設定します。	1	Р
6	インポジション範囲 位置決め完了(IMP)信号を出力するときの溜りパルスの 範囲を設定します。 インポジション範囲設定方法	100	PA10	インポジション範囲 位置決め完了(INP)信号を出力する範囲を指令入力パルス単位 で設定します。 設定単位:1pulse	100	Р
	(1) 1次置換えの場合    形名		PC24	インポジション範囲単位選択	0000h	Р
	①既設モータがHA-MH, HA-FH, HC-KF, HC-MF, HA-FF, HC-UF3000r/minの場合    形名   MR-H   MR-J3-□A     パラノークNo   6   PC24   PA10     設定値   N   □□□1   N×3			→ 低騒音モード 5.3節 表 1-10 参照		P S T
	説な地   N   □□□1   N X 3   ※PA10にはMR-H設定値の32倍を設定ください。  ② 既設モータがHA-SH, HA-LH, HA-UH, HC-SF, HC-RF, HC-UF2000r/minの場合   MR-J3-□A   パラナー外の 6   PC24   PA10   設定値 N   □□□1   N × 1   ※PA10にはMR-H設定値の16倍を設定ください。	)				P
7	位置制御ゲイン1 位置ループのゲインを設定します。	70	PB07	モデル制御ゲイン ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	24	P S
8	位置指令加減速時定数 入力パルスに対しフィルタを入れて、速度変化をスムーズ にする場合に設定します。	3	PB03	位置指令加減速時定数(位置スムージング) 位置指令に対する一次遅れフィルタの定数を設定します。 設定単位: Imsec	0	Р
9	内部速度指令1 内部速度指令の第1速を設定します。	100.0	PC05	内部速度指令1 (注2) 内部速度指令の第1速度を設定します。	100	S
	内部速度制限1 内部速度制限の第1速を設定します。			内部速度制限1 (注2) 内部速度制限の第1速度を設定します。		T
			PC29	速度指令単位設定 PC05~11 (内部速度指令1~7)、PC12 (アナログ最大回転速度) の単位を設定します。  0 0 0 0 □ 0  ■ 速度指令入力単位選択 0:1 r/min 単位 1:0.1 r/min 単位	0000h	S T
10	内部速度指令2 内部速度指令の第2速を設定します。	500. 0	PC06	内部速度指令2 (注2) 内部速度指令の第2速度を設定します。	500	S
	内部速度制限2			内部速度制限2(注2)		T
	内部速度制限の第2速を設定します。			内部速度制限の第2速度を設定します。		

- 注 1. 1次置換えの場合は、MR-H の値を設定ください。 2次、一括置換えの場合は、変更が必要です。詳細は、4. 2節を参照ください。
- 注 2. MR-H に合わせて 0.1 r/min 単位で設定する場合は、PC29 の設定が必要です。本パラメータに"1001"を設定すると速度指令(制限)100.1r/min になります。

表1-5:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR−J3−□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ-ŀ*
11	内部速度指令3 内部速度指令の第3速を設定します。 内部速度制限3 内部速度制限の第3速を設定します。	1000. 0	PC07	内部速度指令3 内部速度指令の第3速度を設定します。 ※MR-Hに合わせて0.1 r/min単位で設定する場合は、PC29の設定が必要です。 本パラメータに "1001"を設定すると速度指令100.1r/minになります。 内部速度制限3 内部速度制限の第3速度を設定します。 ※MR-Hに合わせて0.1 r/min単位で設定する場合は、PC29の設定が必要です。 本パラメータに "1001"を設定すると速度指令100.1r/minになります。	1000	T
			PC29	前ページと同様	0000h	
12	速度加速時定数 アナログ速度指令と内部速度指令1~7に対して、Or/minから 定格回転速度に達するまでの加速時間を設定します。  回転速度  空格回転 速度はり低い場合、加減速時間は短くなります。 速度  のア/min パラメータNo.12 の設定値  の設定値	0	PCO1		0	S T
13	速度減速時定数 アナログ速度指令と内部速度指令1~3に対して定格回転速 度から零速度に達するまでの減速時間を設定します。	0	PCO2	速度減速時定数 アナログ速度指令と内部速度指令1~7に対して定格回転速度 から0r/minに達するまでの減速時間を設定します。 設定単位: 1msec	0	S T
14	S字加減速時定数 サーボモータの始動・停止を滑らかにします。  速度指令  回サ 転   速 ボ 度 モ	0		S字加減速時定数 サーボモータの始動・停止を滑らかにします。 S字加減速時の円弧部分の時間を設定します。 設定単位: 1msec 速度指令  □サ 転 ー	0	S T
15	トルク指令時定数	0	PC04	トルク指令時定数	0	T
	トルク指令に対する一次遅れフィルタの時定数を設定します。 トルク指令 トルク TQC 時間			トルク指令に対する一次遅れフィルタの定数を設定します。 トルク指令 トルク 「TOC TOC: トルク指令時定数		

表1-6:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ*
16	トルク制限時定数 トルク制限に対する一次遅れフィルタの時定数を設定 します。	0	PC46	トルク制限値に対する時定数を設定します。 トルク 指令 トルク 指令 ILT 時間	0000h	PS
17	アナログモニタ出力	0001h	PC14	<ul><li>※10進数を16進数に換算して入力してください。</li><li>(例 100msの場合、「0064」と設定します。</li><li>※設定範囲: 0~50000 (0000h ~ C350h)ms</li><li>アナログモニタ出力ch1 (アナログモニタch1出力選択)</li></ul>	0000h	P
	0			0 0 0		S T
	1 トルク (±8V/最大トルク) (注) 2 サーボモータ回転速度 (+8V/最大回転速度) 3 トルク (+8V/最大トルク) (注) 4 電流指令 (±8V/最大電流指令) 5 指令パルス周波数 (±8V/400kpulse/s) 6 溜りパルス (±11.6V/128pulse) 7 溜りパルス (±11.6V/2048pulse) 8 溜りパルス (±11.6V/8192pulse)		PC15		0001h	P S T
	9 溜りパルス(±11.6V/32768pulse) A 溜りパルス(±11.6V/131072pulse)		PC47	アナログモニタモータ速度出力 (2次、一括置換えのみ) パラメータ No. PC14、PC15 にて選択するアナログモニタ出力 のモータ回転速度出力の出力単位を設定します。 置換え前モータの最大回転速度に合わせて設定してください。 ※10進数を16進数に換算して入力してください。 (例) 1000r/min に設定する時、「03E8」と設定 ※500r/min より小さい回転速度を設定した場合、本パラメータ設定の値は無効となり、パラメータNo. PC14、15の出力が有効となります。 ※設定範囲 500~15000(01F4h ~ 3A98h)r/min ※置換え前モータの最大回転速度については三菱電機(株) 発行サーボモータ技術資料集を参照ください。	0000h	P S T

表1-7:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		ŕ
	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	1
3	状態表示選択	0000h	PC36	状態表示選択	0000h	
	電源投入時に表示する状態表示を選択します。			電源投入時に表示する状態表示を選択します。		
				0 0		
				<del></del>		
	│			■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■ ■		
	(ロータリスイッチ CS1 が 0 のとき有効)			0: 帰環パルス累積		
	0: 帰還パルス累積			1: サーボモータ回転速度		
	1:サーボモータ回転速度			2:溜りパルス		
	2:指令回転速度			3: 指令パルス累積		
	3:溜りパルス			4:指令パルス周波数		
	4:指令パルス累積			5: アナログ速度指令電圧(注1)		
	5:指令パルス周波数			6:アナログトルク指令電圧(注2)		
	6: 速度指令電圧			7: 回生負荷率		
	7: 逆転トルク制限電圧			8: 実効負荷率		
	8: 正転トルク制限電圧			9: ピーク負荷率		
	9:回生負荷率			A: 瞬時トルク		
	A: 実効負荷率			B: 1 回転内位置(1pulse 単位)		
	B: ピーク負荷率			C: 1 回転内位置(100pulse 単位)		
	C:1回転内位置			D: ABS カウンタ		
	D: ABS カウンタ			E: 負荷慣性モーメント比		
	E:母線電圧			F: 母線電圧		
	F: ブランク			注 1. 速度制御モードの場合です。		
				トルク制御モードでは、アナログ速度	F	
				制限電圧になります。	•	
	0:自動			注 2. トルク制御モードの場合です。		
	サーボの制御モードにより次のように			速度制御モード、位置制御モードでは	t	
	切り換わります。			アナログトルク制限電圧になります。		
	・ 位置制御モード: 帰還パルス累積					
	<ul><li>・速度制御モード:サーボモータ回転速度</li></ul>			<b>.</b>		
	・トルク制御モード:実効負荷率			→ 各制御モードにおける電源投入時の状態表示		
	1:マニュアル			0:各制御モードによる		
	1 桁目で設定した内容を表示			制御モード電源投入時の状態表示		
				位置帰還パルス累積		
	□ 電源 ON 時におけるパラメータユニット状態表示			位置/速度 帰還パルス累積/サーボモータ回	运数	
	0~D:サーボアンプ表示部と同様			速度 サーボモータ回転数		
	E:機械速度			速度/トルク サーボモータ回転数/アナログトルク	旨令電圧	
	F:母線電圧			トルクアナログトルク指令電圧		
				トルク/位置アナログトルク指令電圧/帰還パル	ス累積	
	■ 電源 ON 時におけるパラメータユニット状態表示の			1:このパラメータ1桁目の設定による		l
	自動切換え			· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		
	0:自動					
	サーボアンプ表示部と同様			※指令回転速度はありません。		
	1:マニュアル			※パラメータユニット状態表示機能は対応しておりません。		
	3 析目で設定した内容を表示					1

## 表1-8:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A				
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ*		
19	パラメータ書込み禁止	0000h	PA19	パラメータ書込み禁止	000Bh	Р		
				設定内容は、下表参照ください。		S		
						T		

### MR-J3-□A サーボアンプ PA19 設定方法

このサーボアンプは出荷状態では基本設定パラメータ、ゲイン・フィルタパラメータ、拡張設定パラメータの設定変更が可能になっています。 パラメータNoPA19の設定で不用意な変更を防ぐよう、書込みを禁止することができます。

下表にパラメータNoPA19の設定による参照、書込み有効なパラメータを示します。〇のついているパラメータの操作ができます。

パラメータNo.PA19の 設定値	設定値 の操作	基本設定 パラメータ No.PA□□	ゲイン・フィルタ パラメータ No.PB□□	拡張設定 パラメータ No.PCロロ	入出力設定 パラメータ No.PDロロ
0000h	参照	0			
000011	書込み	0			
000Bh	参照	0	0	0	
(初期値)	書込み	0	0	0	
000Ch	参照	0	0	0	0
OOOGII	書込み	0	0	0	0
	参照	0			
100Bh	書込み	パラメータ No.PA19のみ			
	参照	0	0	0	0
100Ch	書込み	パラメータ No.PA19のみ			

表1-9:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ-ŀ*
20	機能選択2 オートチューニング・速度制御モードにおける瞬停再始動とサーボロックを選択します。  →オートチューニング選択  0:位置制御で補間軸制御などの使用時のオートチューニング(有効)  1:通常時オートチューニング(有効)  2:行わない(無効)	0001h	PA08	オートチューニングモード ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	0001h	P S
	→ 瞬停再始動選択(速度制御モード) 瞬停後、復電時にアラーム(AL. 10)で止まることなく再始動できます。 0:無効 1:有効  ・ 応答性設定(オートチューニング有効時) 機械の剛性に応じて最適な応答性が選択できます。 剛性が高い機械ほど、高応答に設定でき、指令に対する追従性の向上および整定時間の短縮が可能になります。 設定値変更は停止直前および停止中のサーボモータや機械の振動や停止整定を見ながら必ず低応答側から順に設定値を大きくしてください。	PA09	オートチューニング応答性 ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。   オートチューニング応答性換算表	12	PS	
	大きい   内容   位置整定時間の   日安   日安   日安   日安   日安   日安   日安   日		PC22	機能選択C-1 瞬停再始動、シリアル検出器・ケーブルを選択します。	0000h	P S T
	無効の場合、外力に釣り合った反力を発生するが、 元の位置にはもどりません。 0: 有効 1: 無効		PC23	機能選択C-2 速度制御停止時サーボロック状態を選択します。	0000h	S
				VC·VLA 電圧平均 5.3節 表 1-13 参照		S T

表1-10:パラメータ詳細(

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	<del>t</del> −ŀ"
21	機能選択3 オプション機能を選択します。 0	0000h	PC24	機能選択C-3	0000h	P P S T
	(6.2.4 参照) このとき、サーボモータの連続出力は 低減します。 22kW 以下の場合 0:標準騒音 3:低騒音 30kW 以上の場合 2:標準騒音			1: 低騒音  ※一部のサーボモータの場合、低騒音モードに すると過負荷保護特性が25%低くなります。  誤差過大アラームレベル単位選択 5.3節 表1-11参照		P
	3: 低騒音		PA13	指令入力パルス入力形態 パルス列入力信号の入力形態を選択します。  ①	0000h	P
22	機能選択4 LSP・LSN信号OFF時の停止処理を選択します。  0 0 0 0  LSP・LSNをOFF (有効) したときの停止パターン 0: 急停止 1: 緩停止 位置制御モードの場合、パラメータNo.8 に したがって減速します。 速度制御モードの場合、パラメータNo.13 に したがって減速します。	0000h	PD20	機能選択D-1    0   0   0        正転ストロークエンド(LSP)・逆転ストロークエンド(LSN) 有効時の停止方法 0:急停止 1:緩停止	0000h	P S
23	フィードフォワードゲイン フィードフォワードゲインを設定します。100%に設定した 場合、一定速度で運転しているときの溜りパルスは、ほぼゼロ になります。 ただし、急加減速を行うとオーバシュートが大きくなります。	0	PB04	フィードフォワードゲイン 100%を設定し一定速度で運転していると、溜まりパルスがほぼ 『 0 』となります。ただし、急加減速を行うとオーバーシュート が大きくなります。	0	Р

## 表1-11:パラメータ詳細

	MR−H□A (N)		MR-J3-□A			制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ*
24	電子ギア分子2 このパラメータを使用する場合、パラメータNo.41を "□□□1"に設定してください。 DI1・DI2でパラメータNo.4・24~26の電子ギア分子を選択 できます。	1	PC32	指令パルス倍率分子2 <b>(注1)</b> このパラメータはパラメータNoPAO5の設定が"O"のときに 有効になります。	1	Р
25	電子ギア分子3 パラメータNo24と同じ。	1	PC33	指令パルス倍率分子3 <b>(注1)</b> このパラメータはパラメータNo.PAO5の設定が"0"のときに 有効になります。	1	Р
26	電子ギア分子4 パラメータNo24と同じ。	1	PC34	指令パルス倍率分子4 ( <b>注1</b> ) このパラメータはパラメータNoPAO5の設定が"O"のときに 有効になります。	1	Р
27	誤差過大アラームレベル 誤差過大アラーム (AL. 52) を出す範囲を設定します。	80		機能選択C-3	12 0000h	P P S T P
28	第2速度加速時定数 このパラメータを使用する場合、パラメータNo.41を "1□□□"に設定してください。	0	PC30	速度加速時定数2 (注2) このパラメータは速度加減速選択(STAB2)をONにすると有効 になります。	0	S T
29	第2速度減速時定数 このパラメータを使用する場合、パラメータNo.41を "1□□□"に設定してください。	0	PC31	速度減速時定数2 (注2) このパラメータは速度加減速選択(STAB2)をONにすると有効 になります。 ※本機能使用時は、既設配線の変更が必要となります。	0	S T

注1. 本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に電子ギア選択1,2(CM1,2)を設定する必要があります。ご使用の際は別途ご相談ください。 注2. 本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に第2加減速選択2(STAB2)を設定する必要があります。ご使用の際は別途ご相談ください。

表1-12:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ-ŀ*
30	内部速度指令4 内部速度指令の第4速を設定します。	100.0	PC08	内部速度指令4 (注1) 内部速度指令の第4速を設定します。	200	S
	内部速度制限4 内部速度制限の第4速を設定します。			内部速度制限4 (注1) 内部速度制限の第4速を設定します。		T
			PC29	速度指令単位設定 PC05~11 (内部速度指令1~7)、PC12 (アナログ最大回転速度) の単位を設定します。  0 0 0 0  ■ 速度指令入力単位選択 0:1r/min単位 1:0.1r/min単位	0000h	S T
31	内部速度指令5 内部速度指令の第5速を設定します。	200. 0	PC09	内部速度指令5 (注1) 内部速度指令の第5速を設定します。	300	S
	内部速度制限5 内部速度制限の第5速を設定します。			内部速度制限5 (注1) 内部速度制限の第5速を設定します。		T
			PC29	上記と同様	0000h	S T
32	内部速度指令6 内部速度指令の第6速を設定します。	500. 0	PC10	内部速度指令6 (注1) 内部速度指令の第6速を設定します。	500	S
	内部速度制限6 内部速度制限の第6速を設定します。			内部速度制限6 (注1) 内部速度制限の第6速を設定します。		T
			PC29	上記と同様	0000h	S T
33	内部速度指令7 内部速度指令の第7速を設定します。	1000. 0	PC11	内部速度指令7 (注1) 内部速度指令の第7速を設定します。	800	S
	内部速度制限7 内部速度制限の第7速を設定します。			内部速度制限7 (注1) 内部速度制限の第7速を設定します。		T
			PC29	上記と同様	0000h	S T
34	零速度 零速度信号(ZSP)の出力範囲を設定します。	50	PC17	零速度 零速度信号 (ZSP) の出力範囲を設定します。 設定単位:1r/min	50	P S T
35	アナログ速度指令最大回転速度 アナログ速度指令(VC)の入力最大電圧(10V)のときの回転 速度を設定します。		PC12	アナログ速度指令最大回転速度 アナログ速度指令(VC)の入力最大電圧(10V)のときの回転 速度を設定します。 ※設定単位:1r/min ※駅・Hの設定と同じ設定値にしてください。	0	S
				アナログ速度制限最大回転速度 アナログ速度制限(VLA)の入力最大電圧(10V)のときの回転 速度を設定します。 "0"に設定すると接続しているサーボモータの定格回転 速度になります。  ※設定単位:1r/min ※銀R-Hの設定と同じ設定値にしてください。  連度選択3((SP3)を設定する必要があります。ご使用の際(大型)金ご		T

注1. 本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に速度選択3(SP3)を設定する必要があります。ご使用の際は別途ご相談ください。 MR-Hに合わせて0.1 r/min単位で設定する場合は、PC29の設定が必要です。本パラメータに"1001"を設定すると速度指令(制限)100.1r/minになります。

表1-13:パラメータ詳細

	MR−H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ*
	VC速度指令平均 アナログ速度指令(VC)電圧を取り込むときのフィルタ時間を設定します。 設定値が0の場合、電圧の変化に対しリアルタイムに速度変化し、設定値を大きくしていくと電圧の変化に対し穏やかに速度変化します。	1	PC23	機能選択C-2 速度制御停止時サーボロック状態を選択します。  0 0 0 0	0000h	S
	設定値     フィルタ時間[ms]       0     0       1     1.777       2     3.555       3     7.111			→ VC·VLA 電圧平均 MR-H と同様のフィルタ時間を設定してください。 <u>設定値 フィルタ時間[ms]</u> 0 0 1 0.444 2 0.888 3 1.777 4 3.555 5 7.111		S T
37	アナログトルク指令最大出力 アナログトルク指令TLAP=±8Vのときの出カトルクを最大トルク=100[%]として設定します。 たとえば、設定値を50にすると、TLAP=+8Vのとき 出カトルク=最大トルク×50/100	100	PC13	アナログトルク指令最大出力 アナログトルク指令電圧(TC=±8V)が+8Vのときの出力トルクを最大トルク=100[%]として設定します。 設定単位:0.1%	100. 0	T
8	メーカ設定用			※MR-H□A (M) と同じ設定値にしてください。		
9	絶対に変更しないでください。 検出器出力パルス	1	PA15	サーボアンプが出力する検出器パルス(A相、B相)を設定します。	4000	P
	使品品のパルス サーボアンプが出力する検出器パルス(A相、B相)を設定します。 パラメータNo.43で出力分周比設定または出力パルス設定を 選択できます。 設定値はA相パルス、B相パルスを4逓倍した値です。 1. 出力分周比設定 パラメータNo.43を"ロロロ"(初期値)に設定します。 サーボモータ1回転当たりのパルス数に対し設定した値で 分周します。 出力パルス= サーボモータ1回当たりの分解能 規定値 2. 出力パルス指定 パラメータNo.43を"ロロ1ロ"に設定します。 サーボモータ1回転当たりのパルス数に対し設定した値で 分周します。 サーボモータ1回転当たりのパルス数に対し設定した値で 分周します。 サーボモータ1回転当たりのパルス数に対し設定した値で 分周します。 サーボモータ1回転当たりのパルス数に対し設定した値で 分周します。		PAIS	1. 出力パルス指定の場合     ※網・H口A(N)と同じ設定値にしてください。     2. 出力分周比設定の場合     1次置換えの場合は以下のように設定してください。     既設MR・H口A(N)の分周比設定 1/N(N=1~32768)を確認します。     パラメータNo. PC19を "1口1口"(分周比設定)に設定します。本パラメータには "N"を設定します。     2次置換え、一括置換えの場合は以下のように設定してください。     既設MR・H口A(N)の分周比設定 1/N(N=1~32768)を確認します。     ① 既設モータがHA-MH, HA-FH, HC-KF, HC-MF, HA-FF, HC-UF3000r/minの場合パラメータNo. PC19を "1口1口"(分周比設定)に設定します。     本パラメータには "N×32の値を設定します。     ② 既設モータがHA-SH, HA-LH, HA-UH, HC-SF, HC-RF, HC-UF2000r/minの場合パラメータNo. PC19を "1口1口"(分周比設定)に設定します。     本パラメータには "N×16の値を設定します。     まままままままままままままままままままままままままままままままま	4000	S T
			DO10			
40		100		検出器パルス設定時は、本パラメータ設定も必要です。 詳細は、5.3節 表1-15参照ください。	100.0	,
40	内部トルク制限 1 最大トルク=100%として設定します。 ただし、トルク制限指令が有効のときは、どちらか低い レベルの値でトルク制限されます。 アナログモニタ出力でトルクモニタ選択のとき、この設定 レベルが8[V]になります。アナログモニタ出力のトルクモニタ	100		検出器パルス設定時は、本パラメータ設定も必要です。	100.0	P S T
	最大トルク=100%として設定します。 ただし、トルク制限指令が有効のときは、どちらか低い レベルの値でトルク制限されます。 アナログモニタ出力でトルクモニタ選択のとき、この設定	100	PA11	検出器パルス設定時は、本パラメータ設定も必要です。 詳細は、5.3節 表1-15参照ください。 正転トルク制限 (注1) 最大トルク=100[%]として設定します。 サーボモータのCCW力行時、CW回生時のトルクを制限する場合 に設定します。 "0.0" に設定するとトルクを発生しません。	100. 0	S

注1:アナログモニタ出力でトルクを出力する場合、パラメータ No. PA11 (正転トルク制限) またはパラメータ No. PA12 (逆転トルク制限値) のうちで、大きい値のトルクが 最大出力電圧(8V)になります。

表1-14:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)				制御	
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ"
41	●電子ギア4段切換え選択 DI1・DI2 を電子ギア分子選択信号に します。 0:無効(使用しない) 1:有効 DI1・DI2 を電子ギア分子切換え信	<b>60000h</b>	PD03  ~ PD08  PD10  ~ PD12	電子ギア選択1、2 (注1) パラメータNo. PD03~08、PD10~12に電子ギア選択1,2(CM1,2) を設定します。  内部速度指令4~7 (注2) パラメータNo. PD03~08、PD10~12に速度選択3(SP3)を設定します。  内部速度制限4~7 (注2)	初期恒	s
	号として使用します。 電子ギア分子 2~4 が使用可能になります。  → 内部速度 7 速設定選択 DIO を速度選択3 にします。 0:無効(使用しない) 1:有効 DIO を速度選択3 信号として使用します。 内部速度指令 4~7 が使用可能になります。  → クリア信号(CR)の機能選択 0: ON の立上がりで溜りパルスをクリア 1: ON している間は常にクリア  → CN1-37 ピン(CR)の機能選択 0: クリア信号 1: 第 2 加減速信号		PD22	パラメータNo. PD03~08、PD10~12に速度選択3 (SP3) を設定します。  機能選択D-3	0000h	Р

注1. 本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に電子ギア選択1,2(CM1,2)の設定、PC32~34に指令パルス倍率分子2,3,4の設定が必要となります。ご使用の際は別途ご相談ください。 注2. 本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo.PD03~08、PD10~12に速度選択3(SP3)の設定、PC08~11に内部速度指令(制限)4~7の設定が必要となります。

注2. 本機能使用時は、既設配線の変更および、バラメータNo.PD03~08、PD10~12に速度選択3(SP3)の設定、PC08~11に内部速度指令(制限)4~/の設定が必要となります。 ご使用の際は別途ご相談ください。

表1-15:パラメータ詳細

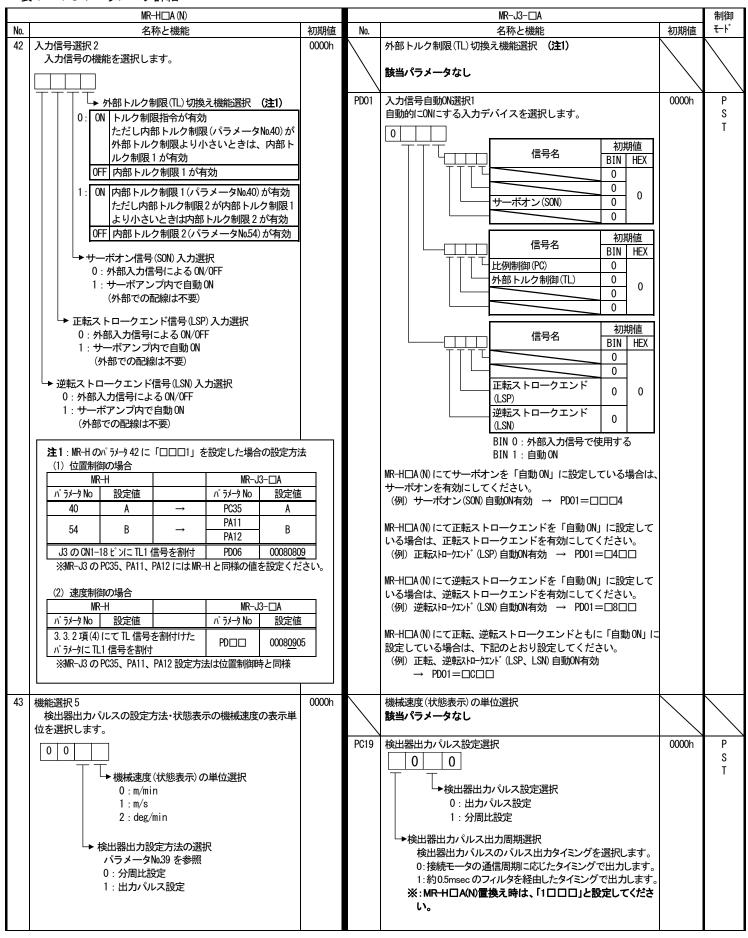


表1-16:パラメータ詳細

	MR-H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ-ŀ*
44	出力信号選択 出力信号の機能を選択します。 0	0000h		アラームコード出力を有効にしている場合はご注意ください。 MR-J3-□Aサーボアンプのアラームコードに対応するピンをリニューアルキットで使用していないため、アラームコードが出力できません。  ※本機能使用時は、既設配線の変更が必要となります。 ご使用の際は別途ご相談ください。		
	● 警告出力選択		PD16	出力信号デバイス選択4(CN1-25) MR-H□A(N)のCN1-25ピンの設定に対して、MR-J3-□AのCN1-25ピンに同一の入力デバイスを割り付けます。  O O O O O O O O O O O O O O O O O O O	0007h	P S T
45	機械速度変換定数 回転速度を機械速度に変換するための倍率を設定します。	1. 0000		該当パラメータなし		
46	アラーム直前データ選択 アラームが発生する直前のデータをアナログモニタに出力します。	0001h		該当パラメータなし		
47	WC オフセット 速度指令に対してオフセット電圧を設定します。 WC オフセット 速度制限指令に対してオフセット電圧を設定します。	0	PC37	アナログ速度指令オフセット アナログ速度指令(VC)のオフセット電圧を設定します。 単位設定: 1mV アナログ速度制限指令オフセット アナログ速度制限指令(VLA)のオフセット電圧を設定します。 単位設定: 1mV	出荷時に設定	S
48	TLAP オフセット 逆転側トルク制限指令+に対してオフセット電圧を設定します。 TLAP オフセット トルク指令に対してオフセット電圧を設定します。	0	PC38		0	P S T
49	TLAN オフセット 正転側トルク制限指令ーに対してオフセット電圧を設定します。	0		該当パラメータなし		
50	アナログモニタ 1 オフセット モニタ出力1に対してオフセット電圧を設定します。	0	PC39	アナログモニタ 1 オフセット アナログモニタ ch1 出力 (MO1) のオフセット電圧を設定します。 単位設定: 1mV	0	P S T
51	アナログモニタ 2 オフセット モニタ出力2に対してオフセット電圧を設定します。	0	PC40	アナログモニタ 2 オフセット アナログモニタ ch2出力 (MO2) のオフセット電圧を設定します。 単位設定: 1mV	0	P S T

表1-17:パラメータ詳細

	MR−H□A (N)			MR-J3-□A		制御
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ-ŀ*
52	メーカ設定用 絶対に変更しないでください。					
53		100	PC16	電磁ブレーキシーケンス出力 電磁ブレーキインタロック (MBR) がOFFになってからベース遮 断するまでの遅れ時間 (Tb) を設定します。 ※MR-H□A (M) と同じ設定値にしてください。	100	P S T
54	内部トルク制限 2 最大トルク=100%として設定します。 パラメータ№42を "□□□1"に設定し、外部トルク制限 信号 (TL) をOFFにすると本パラメータの値でトルクを制限 します。 本パラメータの設定値はパラメータ№40内部トルク制限1よ り大きくしてください。小さく設定するとTLの切換えにかかわ らず、このパラメータが有効になります。	100	PC35	内部トルク制限2 ※本機能使用時は、既設配線の変更および、パラメータNo. PD03~08、PD10~12に内部トルク制限選択(TL1)の設定が 必要となります。ご使用の際は別途ご相談ください。	100. 0	P S T
55	メーカ設定用 絶対に変更しないでください。					
	DI信号フィルタ デジタル入力信号にかけるフィルタの時間を選択します。	0000h	PD19	入力フィルタ設定 入力信号フィルタを設定します。  O O O O O O O O O O O O O O O O O O O	0002h	P S T
57	メーカ設定用 絶対に変更しないでください。					
58	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比 サーボモータ軸の慣性モーメントに対する負荷慣性 モーメント比を設定します。 オートチューニング選択時は、自動的にオートチューニング の結果になります。	2. 0	PB06	サーボモータに対する負荷慣性モーメント比 ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	7.0	P S
59	機械共振抑制フィルタ 機械系の共振周波数に合わせた周波数をセットします。 <u>設定値</u> 機械共振周波数[Hz] 0 使用しない 1 1125 2 563 3 375 4 282 5 225 6 188 7 161	0	PB13	機械共振抑制フィルタ1 機械共振抑制フィルタ1のノッチ周波数を設定します。 設定単位:1Hz ※MR-H口A(M)の周波数と同じ周波数を設定してください。	4500	PS

## 表1-18:パラメータ詳細

	MR−H□A (N)		MR-J3-□A				
No.	名称と機能	初期値	No.	名称と機能	初期値	ŧ−ŀ*	
60	位置制御ゲイン2 位置ループのゲインを設定します。	25	PB08	位置制御ゲイン ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	37	Р	
61	速度制御ゲイン1 通常、このパラメータを変更する必要はありません。設定値 を大きくすると応答性は向上しますが、振動や音を発生しやす くなります。 オートチューニング設定時は自動的にオートチューニング の結果になります。	1200		<b>該当パラメータなし</b> ※アンプ内部で自動設定			
62	速度制御ゲイン2 低剛性の機械、バックラッシュの大きい機械などで振動が 発生するときに設定します。設定値を大きくすると応答性は向 上しますが、振動や音を発生しやすくなります。 オートチューニング設定時は自動的にオートチューニングの 結果になります。	600	PB09	速度制御ゲイン ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	823	P S	
63	速度積分補償の時定数を設定します。	20	PB10	速度積分補償 ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	33. 7	P S	
64	速度微分補償 微分補償値を設定します。	980	PB11	速度微分補償 ゲイン調整方法については、三菱電機(株)発行MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照ください。	980	P S	
65 ~ 79	パラメータ No.65~79 についてはオプションカード設定 パラメータのため本リニューアルキットでは対応して おりません。						

## 第6章 トラブルシューティング

### ポイント

● アラーム発生と同時に、サーボオン (SON) をOFFにし、電源を遮断してください。

アラーム・警告が発生した場合、本章を参照して原因を取り除いてください。

### 6.1 アラーム対処方法

# **注意**

- 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解除後、再運転してください。けがの原因になります。
- アラーム発生と同時に、サーボオン (SON) をOFFにし、電源を遮断してください。

### ポイント

● アラームは電源の OFF → ON 、現在アラーム画面で "**SET**" ボタンを押すまたはリセット(RES) を ON で解除できます。詳細は MR-J3- $\square$ Aサーボアンプ技術資料集9.1節を参照してください。

MR-H□A(N)シリーズから MR-J3-□A シリーズへ置換え時に発生するアラームを次ページに示します。 次ページ以外のアラーム・警告については、標準品と同一につき、MR-J3-□A サーボアンプ技術資料集を参照してください。

表示	名称	内容	発生要因	処置
AL. 16	検出器異常 1 (電源投入時)	検出器とサーボアンプの 通信に異常があった	1. サーボアンプ側検出器コネクタ (CN2)が外れている	
			2. リニューアルキット側エンコーダ変換ケーブルと既設ケーブルが外れている	正しく接続してください
			3. パラメータの設定で検出器ケーブル の種類(2線式、4線式)の選択を間 違えた	パラメータ No. PC22 の 4 桁目を正しく 設定してください (詳細は、4.3節参照)
		,	4. パラメータの設定でシリアル検出器 の選択を間違えた	パラメータ No. PC22 の 3 桁目を正しく 設定してください (詳細は、5. 3節参照)
			5. 検出器ケーブルの故障 (断線またはショートしている)	検出器ケーブルを修理または交換して ください
			6. 検出器の故障 7. サーボアンプソフトウェアバージョンが古い(C5 版以前)	サーボモータを交換してください ソフトウェアバージョン C6 版以降の サーボアンプに交換してください。
AL. 1A	モータ組合せ	サーボアンプとサーボモ ータの組合せが間違って いる	1. サーボアンプとサーボモータの組	= 1
			の容量に対応するサーボモータ選択が行われていない (1次置換え時)	パラメータ No. PA17、18 を正しく設定 してください
			HA-FH, LH, MH, SH, UH モータ接続時、パラメータ No. PA17、18 で設定したサーボモータが実際のサーボモータと異なっても、AL. 1A は発生しません組合せの異なるサーボモータを駆動	
			した場合、サーボモータの異常動作や 焼損、サーボアンプの破損等のトラブ ルが発生します 決して接続しないでください	
AL. 20	検出器異常2	検出器とサーボアンプの 通信に異常があった	1. 検出器コネクタ (CN2) が外れている 2. リニューアルキット側エンコーダ変 換ケーブルと既設検出器ケーブルの コネクタが外れている	正しく接続してください 正しく接続してください
			3. 検出器ケーブルの故障 (断線またはショートしている) 4. 検出器の故障	ケーブルを修理または交換してください い サーボモータを交換してください
AL. 42	フィードバック 異常	サーボモータ検出器の信号に異常がある	1. 検出器ケーブルにノイズが混入した2. 検出器の故障	ノイズ対策を実施してください サーボモータを交換してください
AL. E6	サーボ非常停止	EMG が OFF になっている	1.サーボアンプのコネクタ CN1 と既設 ケーブルが外れている	正しく接続してください
			2. リニューアルキットのコネクタ CN1 と既設ケーブルが外れている	正しく接続してください

※立上げ時のトラブルシューティングについては、4. 4節参照

### 6.2 ノイズ対策

ノイズには、外部から侵入しサーボアンプを誤動作させるノイズとサーボアンプから輻射し周辺機器を誤動作させるノイズがあります。サーボアンプは微弱信号を扱う電子機器のため、次の一般的対策が必要です。

また、サーボアンプ出力を高キャリア周波数でチョッピングしているのでノイズの発生源になります。このノイズ発生により周辺機器が誤動作する場合には、ノイズを抑制する対策を施します。この対策はノイズ伝播経路により多少異なります。

#### (1) ノイズ対策方法

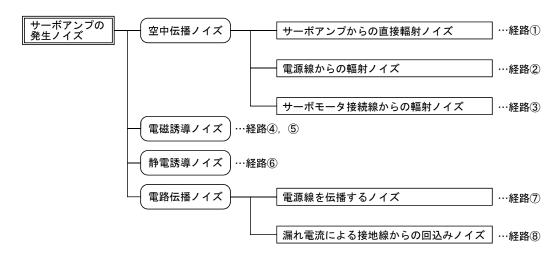
#### (a) 一般対策

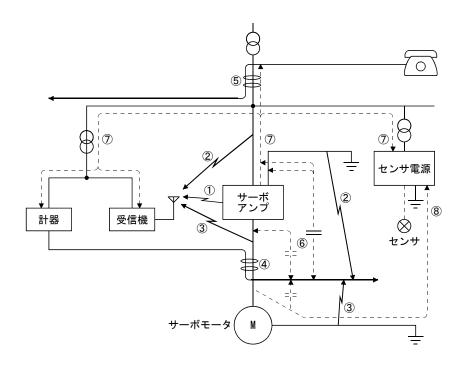
- ・サーボアンプの動力線(入出力線)と信号線の平行布線や束ね配線は避け、分離配線をしてください。
- ・検出器との接続線、制御用信号線には、ツイストペアシールド線を使用し、シールド線の 外被はSD端子へ接続します。
- ・接地は、サーボアンプ、サーボモータなどを1点接地で行います。
- (b) 外部から侵入しサーボアンプを誤動作させるノイズ

サーボアンプの近くにノイズが多く発生する機器(電磁接触器、電磁ブレーキ、多量のリレーを使用など)が取り付けられていて、サーボアンプが誤動作する心配があるときは、次のような対策を施す必要があります。

- ・ノイズを多く発生する機器にサージキラーを設け、発生ノイズを抑えます。
- 信号線にデータラインフィルタをつけます。
- ・検出器との接続線、制御用信号線のシールドをケーブルクランプ金具で接地します。
- ・サーボアンプにはサージアブソーバを内蔵していますが、より大きな外来ノイズや雷サージに対して、サーボアンプやその他の機器を保護するために、装置の電源入力部分にバリスタを装備することを推奨します。
- (c) サーボアンプから輻射し周辺機器を誤動作させるノイズ

サーボアンプから発生するノイズは、サーボアンプ本体およびサーボアンプ主回路(入・出力)に接続される電線より輻射されるもの、主回路電線に近接した周辺機器の信号線に電磁的および静電的に誘導するもの、そして、電源電路線を伝わるものにわけられます。



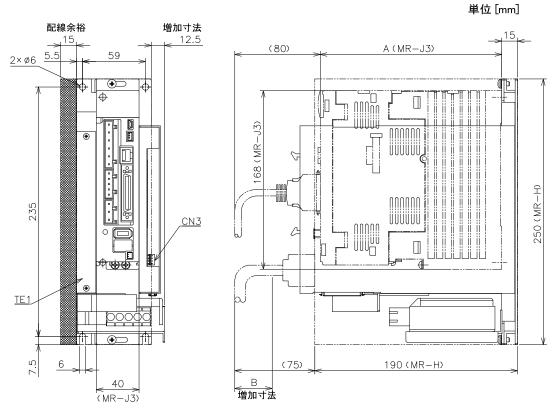


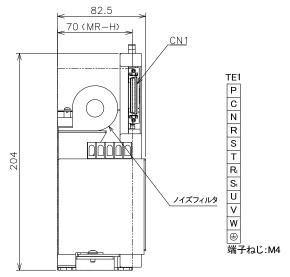
ノイズ伝播経路	対策
	計算器、受信機、センサなど微弱信号を扱い、ノイズの影響を受け誤動作しやすい機器や、その信号線がサーボ
	アンプと同一盤内に収納されていたり、近接して布線されている場合にはノイズの空中伝播により機器が誤動作
	することがあるので、次のような対策を施してください。
	1. 影響を受けやすい機器は、サーボアンプから極力離して設置してください。
123	2. 影響を受けやすい信号線は、サーボアンプとの入出力線から極力離して布線してください。
	3. 信号線と動力線(サーボアンプ入出力線)の平行布線や束ね配線は避けてください。
	4. 入出力線にラインノイズフィルタや入力にラジオノイズフィルタを挿入して、電線からの輻射ノイズを抑制し
	てください。
	5. 信号線や動力線にシールド線を使用したり、個別の金属ダクトに入れてください。
	信号線が動力線に平行布線していたり、動力線と一緒に束ねられている場合には電磁誘導ノイズ、静電誘導ノイ
	ズにより、ノイズが信号線に伝播し誤動作することがありますので次のような対策をしてください。
<b>(4)(5)(6</b> )	1. 影響を受けやすい機器は、サーボアンプから極力離して設置してください。
436	2. 影響を受けやすい信号線は、サーボアンプとの入出力線から極力離して布線してください。
	3. 信号線と動力線(サーボアンプ入出力線)の平行布線や束ね配線は避けてください。
	4. 信号線や動力線にシールド線を使用したり、個別の金属ダクトに入れてください。
	周辺機器の電源がサーボアンプと同一系統の電源と接続されている場合には、サーボアンプから発生したノイズ
(7)	が電源線を逆流し、機器が誤動作することがありますので、次のような対策を施してください。
U	1. サーボアンプの動力線(入力線)にラジオノイズフィルタを設置してください。
	2. サーボアンプの動力線にラインノイズフィルタを設置してください。
(8)	周辺機器とサーボアンプの接地線により閉ループ回路が構成される場合、漏れ電流が貫流して、機器が誤動作す
•	る場合があります。このようなときには、機器の接地線を外すと誤動作しなくなる場合があります。

# 第7章 外形寸法図

## 7.1リニューアルキット

## (1) SC-HAJ3KT06K





変化寸法表 (HA-MHモ-タ以外)

サーボア	サーボアンプ形名		В	備考
既設機種	置換え機種	A	ь	IH -5
MR-H20AN	MR-J3-20A	135	-35	
MR-H40AN	MR-J3-40A	135	0	
MR-H60AN	MR-J3-60A	170	0	

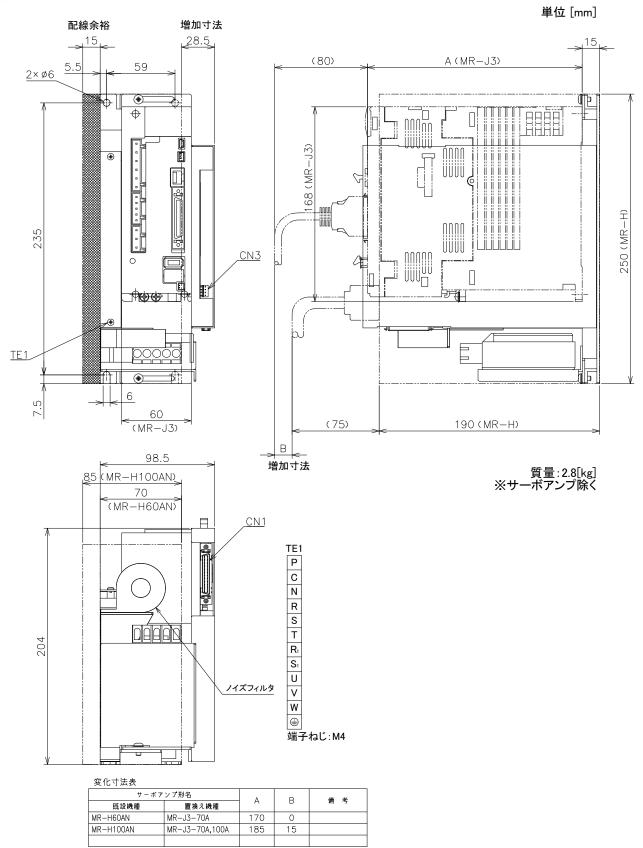
\*サーボアンプ容量により、増加寸法が異なります。

変化寸法表(HA-MHモータ)

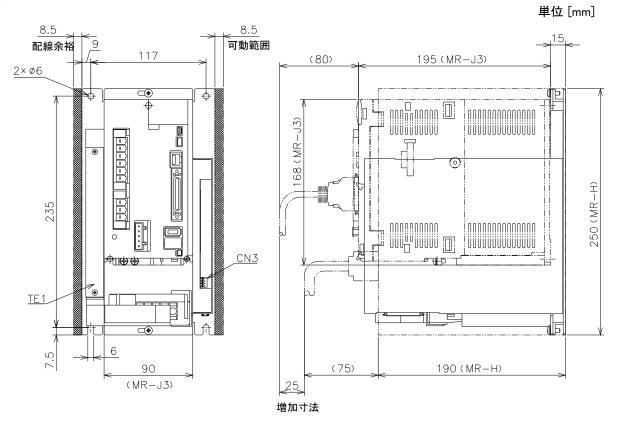
支化引应农(TIA)	- WITTE - 97				
サーボアンプ形名			,	_ D	備考
既設機種	1次置換え機種	2次および一括置換え機種	_ ^	_ B	IRI 75
MR-H20AN	MR-J3-20A	MR-J3-10A	135	-35	
MR-H40AN	MR-J3-40A	MR-J3-20A	135 (170)	-35 (0)	
MR-H60AN	MR-J3-60A	MR-J3-40A	170	0	

<sup>\*</sup>サーボアンプ容量により、増加寸法が異なります。 \*() 寸法は1次置換え時の寸法です。

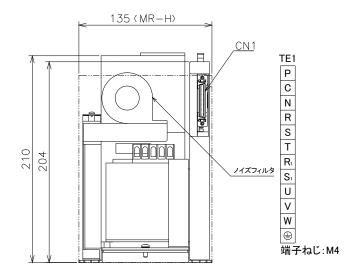
## (2) SC-HAJ3KT1K



## (3) SC-HAJ3KT3K

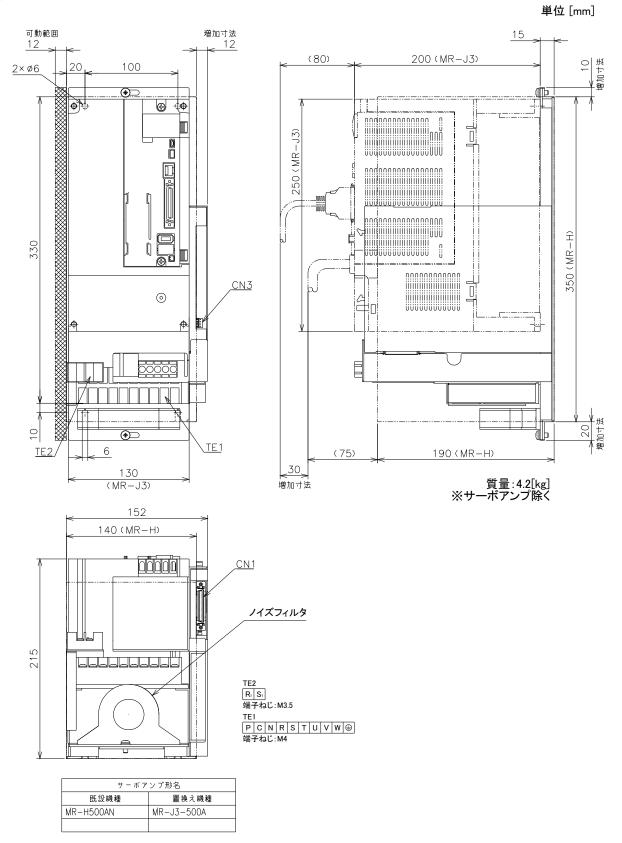


質量:3.4[kg] ※サーボアンプ除く

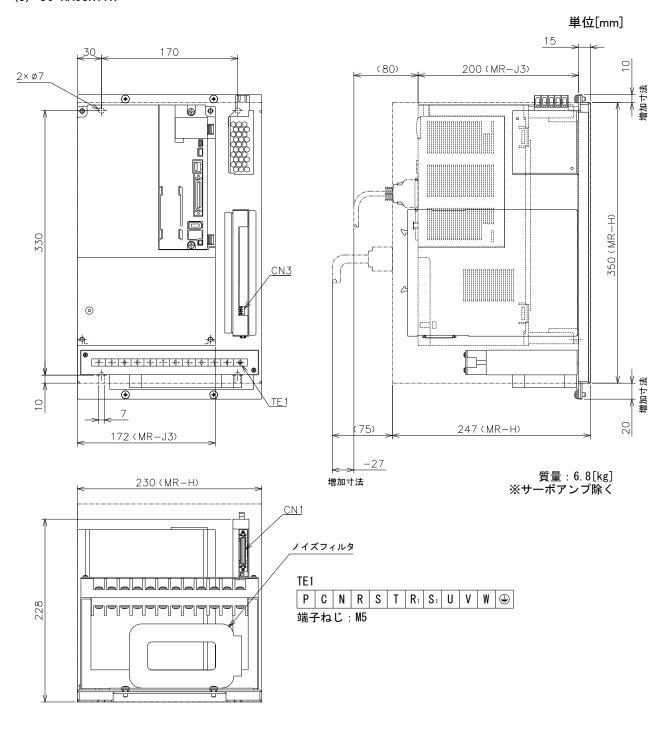


サーボア	ンプ形名
既設機種	置換え機種
MR-H200AN	MR-J3-200A
MR-H350AN	MR-J3-350A

## (4) SC-HAJ3KT5K

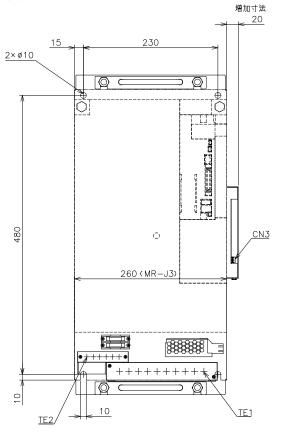


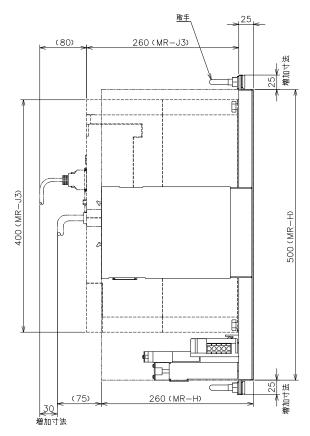
## (5) SC-HAJ3KT7K



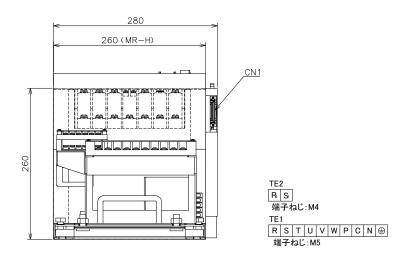
サーボアンプ形名		
既設機種	置換え機種	
MR-H700AN	MR-J3-700A	

## (6) SC-HAJ3KT11K



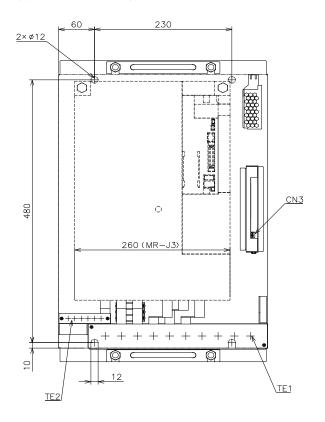


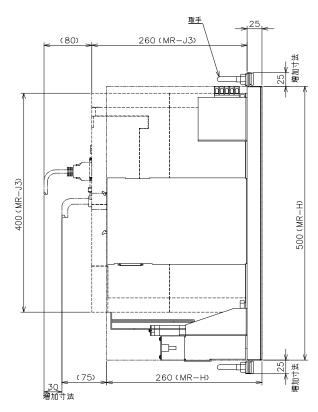
質量:9.4[kg] ※サーボアンプ除く



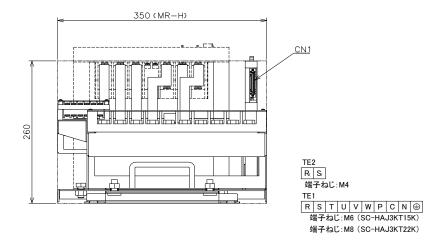
サーボアンプ形名			
既設機種	置換え機種		
MR-H11KA (N)	MR-J3-11KA		

## (7) SC-HAJ3KT15K, 22K





質量:11.4[kg](SC-HAJ3KT15K) 質量:11.5[kg](SC-HAJ3KT22K) ※サーボアンプ除く



リニューアルキット形名	サーボアンプ形名		
ソニュー/ルベット加石	既設機種	置換え機種	
SC-HAJ3KT15K	MR-H15KA (N)	MR-J3-15KA	
SC-HAJ3KT22K	MR-H22KA (N)	MR-J3-22KA	

## 7.2 変換ケーブル

## 7.2.1 モータ側電源変換ケーブル

[単位:mm]

- (1) SC-SAJ3PW2KC1M
- (2) SC-SAJ3PW5KC1M
- (3) SC-SAJ3PW7KC1M
- (4) SC-SAJ3PW7KC1M1



項目		仕様			
形名		SC-SAJ3PW2KC1M	SC-SAJ3PW5KC1M	SC-SAJ3PW7KC1M	SC-SAJ3PW7KC1M1
圧着端子	サイズ	R2-4	R5. 5-6	R8-6	R5. 5-6
(丸形端子)	端子幅	8. 5	12	12	12
コネクタ寸法 (φA)		φ35	φ41	φ57	φ 44

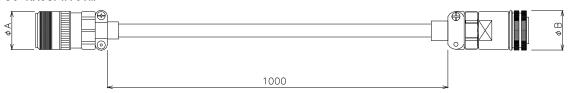
## (5) SC-SAJ3PW2KC1M1



項	仕 様		
形名		SC-SAJ3PW2KC1M1	
圧着端子	サイズ	R2-4	
(丸形端子)	端子幅	8. 5	

## $(6)\,SC-SAJ3PW2KC1M-S2$

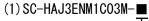
## (7) SC-HAJ3PW1C1M



項目	仕 様		
形名	SC-SAJ3PW2KC1M-S2	SC-HAJ3PW1C1M	
コネクタ寸法 (φA)	φ35	$\phi$ 39	
コネクタ寸法 (φB)	φ35	φ41	

## 7.2.2 モータ側エンコーダ変換ケーブル

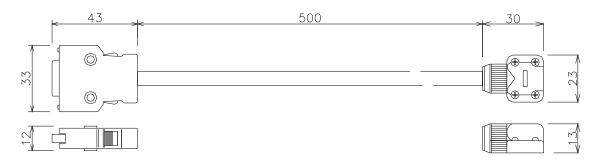
[単位:mm]



. ----- ケーブル用途区分:A1、A2



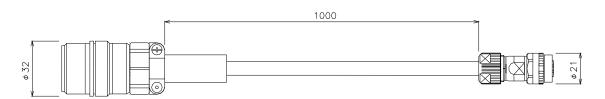
## 



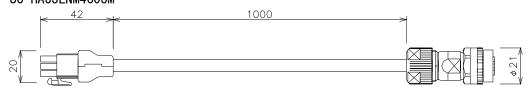
## ※ケーブル用途区分について



### (3) SC-HAJ3ENM3C1M



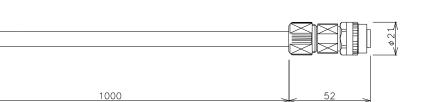
### (4) SC-HAJ3ENM4CO3M



## 7.2.3 モータ側ブレーキ変換ケーブル

## (1) SC-SAJ3BK1C1M

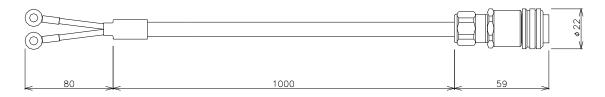
80



[単位:mm]

項目		仕 様
形名		SC-SAJ3BK1C1M
圧着端子	サイズ	R1. 25-4
(丸形端子)	端子幅	8

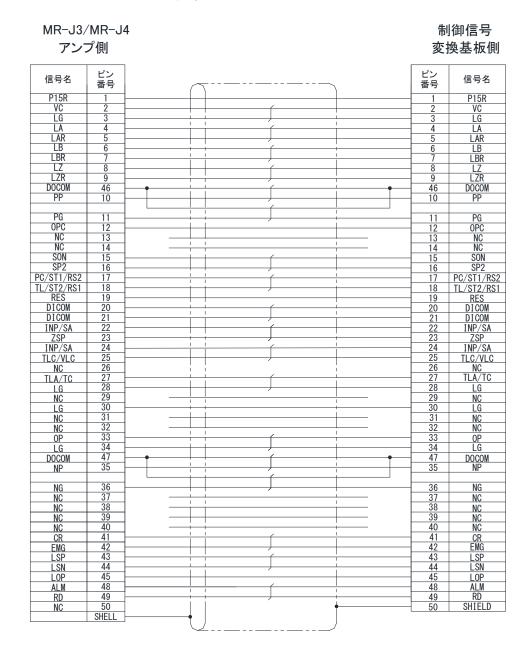
## (2) SC-SAJ3BK2C1M



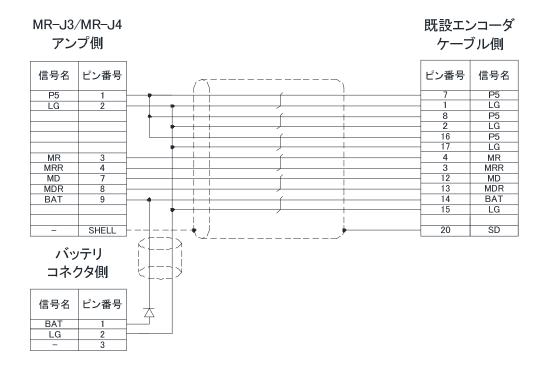
項目		仕様	
形 名		SC-SAJ3BK2C1M	
圧着端子	サイズ	R1. 25-4	
(丸形端子)	端子幅	8	

## 【付録1】 変換ケーブル結線図

## SC-JAJ3CTC03M結線図



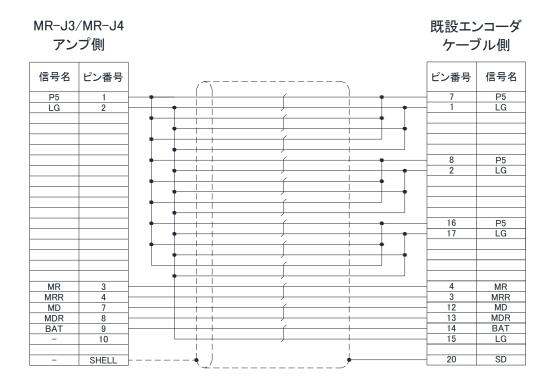
## SC-HAJ3ENA1C05M-ABS結線図



## SC-HAJ3MOC03M結線図



# SC-HAJ3ENA1C05M結線図



## ◆ 保証について

ご使用に関しましては、以下の製品保証内容をご確認いただきますよう、よろしくお願いいたします。

#### 無償保証期間と無償保証範囲

無償保証期間中に、製品に当社側の責任による故障や瑕疵(以下併せて「故障」と呼びます)が発生した場合、お買い上げいただいた販売店または当社支社/支店を通じて、無償で製品を修理、または代替品の提供をさせていただきます。ただし、離島およびこれに準ずる遠隔地への出張修理が必要な場合は、技術者派遣に要する実費を申し受けます。

#### ■無償保証期間

製品の無償保証期間は、製品ご購入後またはご指定場所に納入後1年間とさせていただきます。ただし、当社製品出荷後の流通期間を最長6ヶ月として、製造から18ヶ月を無償保証期間の上限とさせていただきます。また、修理品の無償保証期間は、修理前の保証期間を超えて長くなることはありません。

### ■無償保証範囲

- (1)使用状態、使用方法および使用環境などが、取扱説明書、製品本体注意ラベルなどに記載された 条件、注意事項などに従った正常な状態で使用されている場合に限定させていただきます。
- (2)無償保証期間内であっても、下記の場合は保証の対象範囲から除外させていただきます。
  - ① お客様における不適切な保管や取扱い、不注意、過失などにより生じた故障。
  - ② お客様にて当社の了解なく製品に改造、修理などを加えたことに起因する故障。
  - ③ 当社製品が本来の使用方法以外で使用されたことによる故障、または業界の通念を超えた使用による故障。
  - ④ 取扱説明書などに指定されたケーブルやアクセサリ、機器が正常に保守、交換されていれば防 げたと認められる故障。
  - ⑤ 当社出荷当時の科学技術の水準では予見できなかった事由による故障。
  - ⑥ 火災などの不可抗力による外部要因および地震、雷、風水害などの天変地異など、当社側の責ではない原因による故障。
  - ⑦ その他、当社の責任以外による故障またはお客様が当社責任外と認めた故障。

### 生産中止後の有償保証期間

当社が有償にて製品修理を受け付けることができる期間は、その製品の生産中止後 7 年間です。 生産中止後の製品供給、代替品の供給はできません。

### 機会損失、二次損失などへの保証責務の除外

無償保証期間の内外を問わず、当社の責に帰すことができない事由から生じた損害、当社製品の故障に起因するお客様での機会損失、利益の逸失・損失、当社の予見の有無を問わず特別の事情から生じた損害、二次損害、事故補償、当社製品以外への損傷およびその他の業務に対する補償については、当社は責任を負いかねます。

#### 製品仕様の変更

カタログ、仕様書、技術資料集などに記載されている仕様は、お断りなしに変更することがあります。

### 製品の適用について

#### ■使用条件

当社製品をご使用される場合は、万一、故障、不具合などが発生した場合でも重大な事故にいたらない用途であること、バックアップなどの対策が実施されていることをご使用の条件とさせていただきます。

#### ■適用の除外など

当社製品は、一般工業などへの用途を対象として設計・製造されています。原子力発電所およびその他発電所、鉄道や航空などの公共交通機関といった公共への影響が大きい用途や車両設備医用機械、娯楽機械、安全装置、焼却設備、および行政機関や個別業界の規制に従う設備への使用で、特別品質保証体制をご要求になる用途には、適用を除外させていただきます。

人命や財産に大きな影響が予測され、安全面や制御システムにとくに高信頼性が要求される用途には適用を除外させていただきます。

### 海外でのサービス

この製品は、日本国内用のため、海外でご使用の場合、現地アフターサービスはできません。異常や故障などが発生し、アフターサービスが必要な場合は、日本国内で受付けさせていただきます。

※本手引きの番号は最終ページの左下に記載してあります。

印刷日付	※本手引き番号	改定内容		
		1.3節	サーボアンプの容量範囲を変更。元は「50W~7kW」であった。	
			回生抵抗欄に 11kW 以上を追加。	
		1.6節	リニューアルツール製品一覧に 11kW 以上の機種を追加。	
		1.7節	適用サーボアンプ容量に 11kW 以上を追加。	
		2.4.1項	サーボアンプとサーボモータの選定に 11kW 以上を追加。	
		2.4.2項	リニューアルツール選定に 11kW 以上を追加。	
		2.5節	<u> </u>	
		2.6.2項	11kW 以上の端子台仕様を追加。	
		2.7節	回生オプション、ダイナミックブレーキの注意事項に	
	X903090601B		11kW 以上を追加。	
2010年4月		2.7.1項	(1)組合せ一覧に 11kW 以上を追加。	
		3.1節	外付けダイナミックブレーキ信号選択を追加。	
		3.2節	梱包品一覧に 11kW 以上を追加。	
		3.3節	ネジの締付けトルク一覧に 11kW 以上を追加。	
		3.3.5項	11kW 以上の組立作業を追加。	
		3.4節	HA-LH□K、HA-LF のケーブル組合せを追加。	
		5.2節	MR-J3-ロA のパラメータNo.PD15 を追加。	
		5.3節	表 1-1 モータタイプに 11kW 以上を追加。	
			表 1-3 パラメータNo.2 置換え一覧表追加。	
		l <u> </u>	表 1-3 パラメータNo.PD15 を追加。	
		7章	11kW 以上の外形寸法図を追加。	
		表紙	「ご注意」欄に 3,4 追記	
		1.3節	アナログ信号に注記(※14)追記	
		1.7節	リニューアルキット形名末尾に「-S3」追記	
		2.7節	パラメータユニット注意事項修正。	
			PA13 設定値修正 PA13 設定値修工	
2011年5月	X903090601C		PA13 設定値修正 表 1-1 PA18 HA-MH73 ŧ-タ設定値修正 元は「FF73」	
		5.3節	表 1-1 PA16 NA-WN73 モラ設定値修正 元は「FF73」 表 1-1 PA18 HA-SH102 モラ設定値修正 元は「FF10」	
			表 1-4 PA10: 2 次/一括置換え時設定追記	
			表 1-10 PA13:パルス列フィルタ選択修正	
			表 1-13 PA15: 2次/一括置換えに既設モータ追記	
			表 1-15 MR-H パラメータ No42 に注 1 追記	
0011 75 5	V00000001D	E 0 ##=		
2011年5月	X903090601D	5.3節	表 1-1 PA18 HA-SH102 t-9設定値修正 元は「FF12」	
	X903090601E		PA13 設定値修正	
2015 年 4 月		4.2.1項		
		4.2.2項		
			PA13 設定値修正 位置制御エード時に PA10 設字値泊加	
		4. 2. 3 垻 4. 4 節	位置制御モード時に PA10 設定値追加 No3 にシーケンサスイッチ OFF のトラブル内容追加	
			NOS にシーケンザスイッチ OFF のドラフル内容追加 パラメータ設定 PC27 を追加	
		5.1.3 頃		
		5.3節	表 1-11 ハラメーダ 27②放足例、元は「ロロロ」 表 1-14 MR-J3 パラメータ誤記修正 元は「PC03」	
		5. 3 即 背表紙	表 1-14 MR-03 ハウメータ 誤記修正 元は「P003」 支社情報の更新	
		月衣紅	メTI I I I I I I I I I I I I I I I I I I	

印刷日付	※本手引き番号	改定内容	
2017年1月	X903090601F	2-17 H22KAN の 2 次置換えモータを HA-LF から HA-LP へ修正 2-23 H11K, H15K の 2 次置換えモータを HA-LF から HA-LP へ修正 5-15 No20 のサーボ ロック 0:無効 1:有効を 0:有効 1:無効とした 付録 1 変換ケーブル結線図を追加 背表紙 支社情報の更新	

本書によって、工業所有権その他の権利の実施に対する保証、または実施権を許諾するものではありません。また本書の掲載内容の使用により起因する工業所有権上の諸問題については、当社は一切その責任を負うことができません。



〒154-8520 東京都世田谷区太子堂 4-1-1(キャロットタワー20F)

## お問い合わせは下記へどうぞ

			[製品ご購入]	[工事のご依頼]
北日本支社	〒983-0013	仙台市宮城野区中野 1-5-35	(022) 353-7814	(022) 353-7814
北海道支店・・・・	〒004-0041	札幌市厚別区大谷地東 2-1-18·····	(011) 890-7515	(011) 890-7515
東京機電支社・・・・	〒108-0022	東京都港区海岸 3-9-15 LOOP-X ビル 11 階······	(03) 3454-5511	(03) 3454-5521
中部支社・・・・・・	<b>∓</b> 461−8675	名古屋市東区矢田南 5-1-14·····	(052) 722-7602	(052) 722-5589
北陸支店⋯⋯	〒920-0811	金沢市小坂町北 255・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	(076) 252-9519	(076) 252-9519
関西支社・・・・・・	〒531-0076	大阪市北区大淀中 1-4-13	(06) 6454-0281	(06) 6458-9738
中四国支社・・・・・	〒732-0802	広島市南区大州 4-3-26	(082) 285-2111	(082) 285-2111
四国支店・・・・・	〒760-0072	高松市花園町 1-9-38·····	(087) 831-3186	(087) 831-3186
九州支社・・・・・・	〒812-0007	福岡市博多区東比恵 3-12-16・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	(092) 483-8208	(092) 483-8208

## インターネットによる製品情報

ホームページ URL http://www.melsc.co.jp/business/

この印刷物は、2017年1月の発行です。なお、お断りなしに内容を変更することがありますのでご了承ください。

X903090601F 2 O 1 7 年 1 月作成