

# 三菱汎用ACサーボ セールスとサービス

No. 11-20

## MR-J3シリーズ 外観・仕様変更に関するお知らせ(第2報)

平素は、三菱汎用ACサーボ及び三菱機器製品に対し格別のご愛顧を賜り厚くお礼申し上げます。  
2011年6月発行のセールスとサービスNo.11-12「MR-J3シリーズ 外観・仕様変更に関するお知らせ」にて、一部部品の変更に伴う外観と仕様の変更を連絡させて頂きましたが、対象部品の入手性が改善されましたので、従来の外観と仕様に戻させて頂きます。何卒ご理解、ご了承を賜りますようお願い申し上げます。

### 記

#### 1. 対象機種

MR-J3-□A/MR-J3-□A1, 100W～22kW  
MR-J3-□B/MR-J3-□B1, 100W～22kW

#### 2. 対応時期

2011年11月生産分より順次変更を実施致します。  
なお、変更前後の製品が流通段階で混在する場合がありますので、ご了承頂きますようお願い致します。

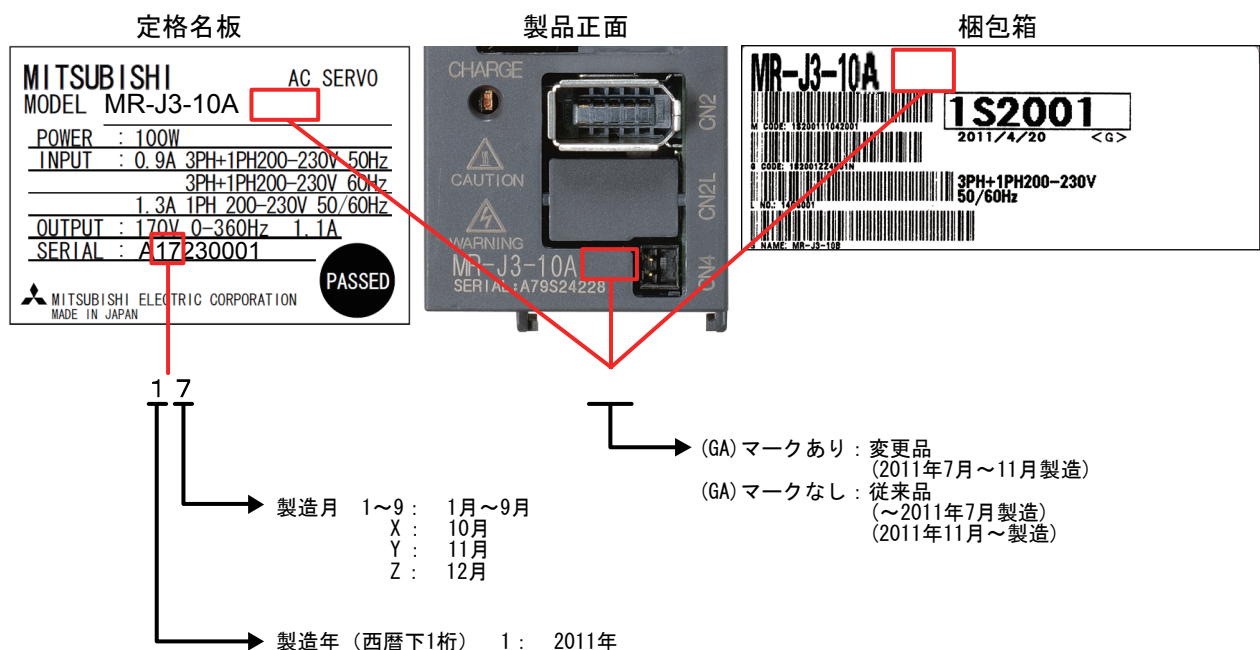
#### 3. 変更理由

部品入手性の改善

#### 4. 外観変更内容及び変更品確認方法

変更品(2011年7月～11月製造)は部品変更品識別マーク(GA)が定格名板・製品正面・梱包箱に印字されております。

製造年月は定格名板のシリアルNo.にてご確認をお願い致します。



発行 日付	2011年10月	件 名	MR-J3シリーズ 外観・仕様変更に関するお知らせ(第2報)	三菱電機株式会社名古屋製作所 〒461-8670 名古屋市中区矢田南5-1-14 TEL(052)721-2111大代表
----------	----------	--------	-----------------------------------	--

## 5. 仕様変更内容及び従来品との相違

変更品(2011年7月～11月製造)は、一部の部品変更とそれに伴うF/W変更により、一部機能にて相違が発生していましたが、今回の変更により従来品との相違はなくなります。

カタログ・技術資料集・セットアップソフトウェア・容量選定ソフトウェアにつきましては従来品・変更品に関わらずご使用頂けます。

以下に従来品と変更品の相違について示します。

表1 変更品と従来品との相違について

	従来品 (2011年7月製造まで)	変更品 (2011年7月～11月製造)	従来品 (2011年11月製造より)
形名	MR-J3カタログ参照	同左	MR-J3カタログ参照
対象範囲	MR-J3カタログ参照	MR-J3-□A/MR-J3-□A1: 100W～22kW MR-J3-□B/MR-J3-□B1: 100W～22kW	MR-J3カタログ参照
相違機能	—	以下の機能が従来品より削除されております。 ・アンプ故障診断機能(Aタイプ) ・MR-J/Hリニューアル対応(Aタイプ) ・マスタースレーブ運転(Bタイプ) ・検出器Z相パルス出力(Bタイプ)  以下の機能の一部が従来品より変更されております。 ・指令パルス設定(Aタイプ)(注1) ・パラメータユニット(MR-PRU03)との接続最大ボーレートは、57600[bps]となります。(Aタイプ)	—
SSCNETⅢ通信 (Bタイプ)	CN1A, CN1B通信時発光	CN1A, CN1B常時発光(注2) (ケーブル接続時及びキャップ使用時は相違なし)	CN1A, CN1B通信時発光
対応モータ	MR-J3カタログ参照	同左	MR-J3カタログ参照

注 1. ご使用のコントローラにより、選択する指令パルスの設定をご確認頂く必要がございます。

詳しくは、以下表2の設定をご参照ください。

2. サーボアンプの電源断もしくは光ケーブルを抜いた場合、同一系統内の通信が遮断される場合があります。

表2 MELSEC位置決めユニットご使用時の指令パルス設定について(正転, 逆転パルス時)(注1)

	指令パルス設定		位置決めユニット設定		サーボアンプ(MR-J3)設定	
	入力信号仕様	論理(Pr. 23)	論理	論理	設定値(PA13)	
Qシリーズ/Lシリーズ	オープンコレクタタイプ	正論理	正論理	正論理	0000	
		負論理	負論理	負論理	0010	
	差動タイプ(注2)	正論理	負論理	負論理	0010	
		負論理	正論理	正論理	0000	
Fシリーズ	指令パルス設定		位置決めユニット設定		サーボアンプ(MR-J3)設定	
	入力信号仕様	論理(固定)	論理	論理	設定値(PA13)	
	オープンコレクタタイプ 差動タイプ	負論理	負論理	負論理	0010	

注 1. パルス列+符号、A/B相パルス列をご使用の場合は、設定を確認頂く必要はございません。

2. 差動タイプでの位置決めユニットの論理は、差動のN側信号を表しているため、サーボアンプと論理反転させる必要があります。