

CC-Link対応位置決め機能内蔵ACサーボアンプ MR-J3-Tタイプ誕生！！

ご好評頂いておりますMELSERVO-J3シリーズにCC-Link対応のサーボアンプMR-J3-Tタイプが新しく仲間入りしました。MR-J2Sシリーズと比べ省配線、省スペースを実現しました。

位置データ(目標位置)、サーボモータの回転速度、加減速時定数などをポイントテーブルにパラメータ感覚で設定するだけで位置決め運転が可能となり、ACサーボをフィールドネットワークの駆動源としてご使用いただけます。プログラムなしで簡単な位置決めシステムを組みたい、システムを簡素化したい場合などに最適です。MR Configurator(セットアップソフトウェア)と併せて使用することにより、より使いやすく、高機能になります。

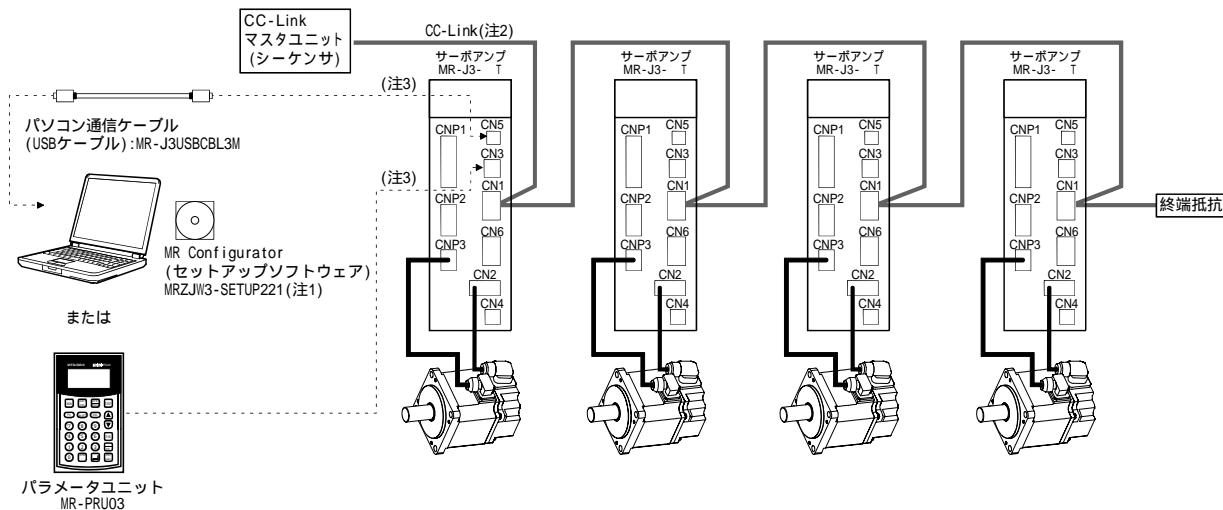
発売時期・・・2005年11月



特長

- 位置決め機能内蔵サーボアンプのため位置データや速度データなどCC-Link経由で設定可能です。
 - 起動、停止、モニタ表示もCC-Link通信が可能です。(適合CC-Linkバージョン:Ver.1.10)
 - シリアル通信のため省配線が実現できます。
 - ACサーボの分散制御システムが簡単に構築できます。
 - パラメータユニット MR-PRU03(オプション)を使用し、パラメータ設定や運転状態のモニタが簡単に行えます。
 - 拡張IOユニット MR-J3-D01(オプション)を使用することにより、DIO指令による位置決めが行えます。
- (デジタル入力点数:計34点、デジタル出力点数:計19点)(近日発売)

システム構成



- 注) 1. MR-J3-TタイプにはMRZJW3-SETUP221ソフトウェアバージョンB4以降で対応予定です。
 2. リモートデバイス局のみで1局占有時は最大42台、2局占有時は最大32台接続できます。
 3. USBインターフェース (CN5コネクタ) とRS-422インターフェース (CN3コネクタ) は排他機能です。同時に使用することはできません。

サーボアンプ仕様

サーボアンプ形名 MR-J3-		10T	20T	40T	60T	70T	100T	200T	350T	500T	700T	11KT	15KT	22KT	10T1	20T1	40T1																									
主回路電源	電圧・周波数	三相AC200~230V/50, 60Hzまたは 単相AC200~230V/50, 60Hz								三相AC200~230V/50, 60Hz																																
	許容電圧変動	三相AC200~230Vの場合： 三相AC170~253V 単相AC200~230Vの場合： 単相AC170~253V								三相AC170~253V																																
	許容周波数変動	±5%以内																																								
制御回路電源	電圧・周波数	単相AC200~230V/50, 60Hz												単相AC100~120V/ 50, 60Hz																												
	許容電圧変動	単相AC170~253V												単相AC85~132V																												
	許容周波数変動	±5%以内																																								
入力	入力 (W)	30				45				30																																
	インタフェース用電源	DC24V ± 10% (必要電流容量 : 150mA (注1))																																								
	制御方式	正弦波PWM制御・電流制御方式																																								
指令方式	ダイナミックブレーキ	内蔵								外付けオプション				内蔵																												
	保護機能	過電流遮断、回生過電圧遮断、過負荷遮断 (電子サーマル)、サーボモータ過熱保護、 検出器異常保護、回生異常保護、不足電圧・瞬時停電保護、過速度保護、誤差过大保護																																								
	指令インターフェース	CC-Link通信 (Ver.1.10)、DIO指令 (拡張I/Oユニット MR-J3-D01 (オプション) が必要)、RS-422通信																																								
指令方式	リモートレジスタ	CC-Link通信 (2局占有時) で可能																																								
	ポイントテーブルNo.入力	CC-Link通信、DIO指令、RS-422通信で可能 CC-Link通信 (1局占有時) : 31ポイント CC-Link通信 (2局占有時) : 255ポイント DIO指令 : 255ポイント (拡張I/Oユニット MR-J3-D01 (オプション) が必要) RS-422通信 : 255ポイント																																								
	ポイントテーブルデータ入力	CC-Link通信、RS-422通信で可能																																								
運動モード	自動運転	ポイントテーブル	ポイントテーブルNo.入力、ポイントテーブルデータ入力方式 位置データ、速度データにもとづき1回の位置決め動作を行う																																							
	モード	自動連続運転	速度変更運転 (2~255速)、自動連続位置決め運転 (2~255ポイント)																																							
	手動運転モード (JOG)	パラメータで設定した速度データにもとづき、接点入力、CC-Link通信またはRS-422通信で寸動動作を行う																																								
原点復帰モード	ドグ式	ドグ式	近点ドグ通過後のZ相パルスカウントにより原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点シフト量設定可、原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
		カウント式	近点ドグ接触後の検出器パルスカウントにより原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点シフト量設定可、原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
		データセット式	ドグ無しで原点復帰を行う。 手動運転などで任意の位置を原点に設定可、原点アドレス設定可																																							
	押し当て式	押し当て式	ストローク端に押し当てて原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点アドレス設定可																																							
		原点無視 (サーボオン位置原点)	サーボオン (SON) をONにした位置を原点にする。 原点アドレス設定可																																							
		ドグ式後端基準	近点ドグの後端を基準に原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点シフト量設定可、原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
	カウント式前端基準	カウント式前端基準	近点ドグの前端を基準に原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点シフト量設定可、原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
		ドグクレードル式	近点ドグの前端を基準とし、最初のZ相パルスにより原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可、原点シフト量設定可、原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
		ドグ式直前Z相基準	近点ドグの前端を基準に、直前のZ相パルスにより原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可・原点シフト量設定可・原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰、ストローク自動後退機能																																							
	ドグ式前端基準	ドグ式前端基準	近点ドグの前端を基準に、ドグ前端に原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可・原点シフト量設定可・原点アドレス設定可 ドグ上自動後退原点復帰・ストローク自動後退機能																																							
		ドグレスZ相基準	最初のZ相を基準にし、そのZ相に原点復帰を行う。 原点復帰方向選択可・原点シフト量設定可・原点アドレス設定可																																							
		原点への自動位置決め機能	確定している原点への高速自動位置決め																																							
構成	造	自冷、開放 (IP00)	強冷、開放 (IP00)												自冷、開放 (IP00)																											
環境	周囲温度 (注2)	0~55 (凍結のないこと)、保存 : -20~65 (凍結のないこと)																																								
	周囲湿度	90%RH以下 (結露のないこと)、保存 : 90%RH以下 (結露のないこと)																																								
	雰囲気	屋内 (直射日光が当たらないこと)、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	海拔1000m以下																																								
質	量 (kg)	0.8	0.8	1.0	1.0	1.4	1.4	2.3	2.3	4.6	6.2	18	18	19	0.8	0.8	1.0																									

- 注) 1. 150mAは全入出力信号を使用した場合の値です。お客様の使用する入出力点数により電流容量を下げることができます。詳細については『MR-J3-T サーボアンプ技術資料集』を参照してください。
2. MR-J3-350T以下はアンプを密着して取付けることができます。ただし、アンプ密着取付時は、周囲温度を0~45℃にするか、実効負荷率75%以下で使用してください。

指令方式

指令方式には次の3点があります。

リモートレジスタ(注)	リモートレジスタに直接位置データ、速度データを設定し位置決めを行います。
ポイントテーブルNo.入力	ポイントテーブルNo.によりあらかじめポイントテーブルに設定された位置データ、速度データを指定し、位置決めを行います。
ポイントテーブルデータ入力	ポイントテーブルに位置データ、速度データを設定し位置決めを行います。

注) 位置データ、速度データ(モータ回転速度)の設定範囲および内容はポイントテーブルと同一です。下表の<ポイントテーブル>を参照してください。

ポイントテーブル … ポイントテーブルには次の2つの方式があります。

(1) **絶対値指令方式**: 原点を基準にしたアドレス(絶対値)に移動します。

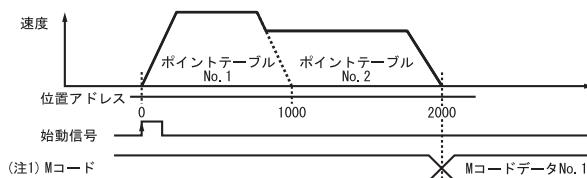
項目	設定範囲	単位	内 容
位置データ	-999999 ~ 999999	X10 ^{STM} μm	・絶対値指令方式として使用する場合 アドレスを設定します。STMはデータに対する倍率です。 ・増分値指令方式として使用する場合 移動量を設定します。STMはデータに対する倍率です。
モータ回転速度	0 ~ 許容回転速度	r/min	位置決めを行うときのサーボモータの指回転速度を設定します。
加速時定数	0 ~ 20000	ms	加速時定数を設定します。(注2)
減速時定数	0 ~ 20000	ms	減速時定数を設定します。(注2)
ドウェル時間	0 ~ 20000	ms	設定したドウェル時間経過後に次のポイントテーブルを運転します。
補助機能	0 ~ 3	-	・絶対値指令方式として使用する場合 0:位置決めを行い停止(始動信号待ち)します。 1:次のポイントテーブルを停止せず連続動作します。 ・増分値指令方式として使用する場合 2:位置決めを行い停止(始動信号待ち)します。 3:次のポイントテーブルを停止せず連続運転します。
Mコード(注1)	0 ~ 99	-	位置決め運転完了時に出力するコードを設定します。

((1)のポイントテーブルデータ設定例)

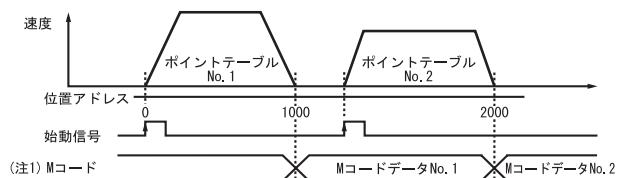
ポイントテーブルNo.	位置データ	モータ速度	加速時定数	減速時定数	ドウェル時間	補助機能	Mコード
1	1000	2000	200	200	0	1	1
2	2000	1600	100	100	0	0	2
:	:	:	:	:	:	:	:
255	3000	3000	100	100	0	2	99

ポイントテーブルNo.1の補助機能が1または3の場合には、下図の「補助機能1または3」のようにポイントテーブルに基づき連続位置決め運転を行います。
 ポイントテーブルNo.1の補助機能が0または2の場合には、下図の「補助機能0または2」のように始動信号が必要です。

●補助機能1または3



●補助機能0または2



(2) **増分値指令方式**: 設定した位置データ分現在値から移動します。

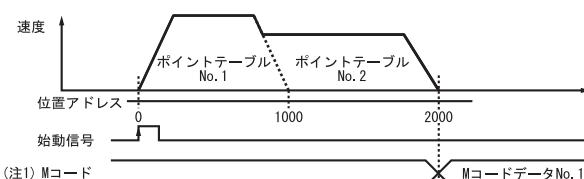
項目	設定範囲	単位	内 容
位置データ	0 ~ 999999	X10 ^{STM} μm	移動量を設定します。
モータ回転速度	0 ~ 許容回転速度	r/min	位置決めを行うときのサーボモータの指回転速度を設定します。
加速時定数	0 ~ 20000	ms	加速時定数を設定します。(注2)
減速時定数	0 ~ 20000	ms	減速時定数を設定します。(注2)
ドウェル時間	0 ~ 20000	ms	設定したドウェル時間経過後に次のポイントテーブルを運転します。
補助機能	0, 1	-	0:位置決めを行い停止(始動信号待ち)します。 1:次のポイントテーブルを停止せず連続運転します。
Mコード(注1)	0 ~ 99	-	位置決め運転完了時に出力するコードを設定します。

((2)のポイントテーブルデータ設定例)

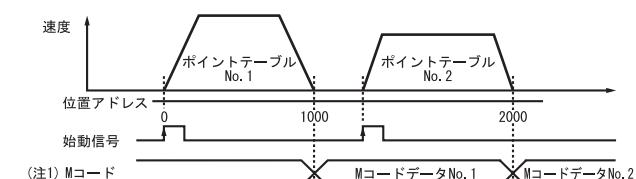
ポイントテーブルNo.	位置データ	モータ速度	加速時定数	減速時定数	ドウェル時間	補助機能	Mコード
1	1000	2000	200	200	0	1	1
2	1000	1600	100	100	0	0	2
:	:	:	:	:	:	:	:
255	500	3000	100	100	0	0	99

ポイントテーブルNo.1の補助機能が1の場合には、下図の「補助機能1」のようにポイントテーブルに基づき連続位置決め運転を行います。
 ポイントテーブルNo.1の補助機能が0の場合には、下図の「補助機能0」のように始動信号が必要です。

●補助機能1



●補助機能0



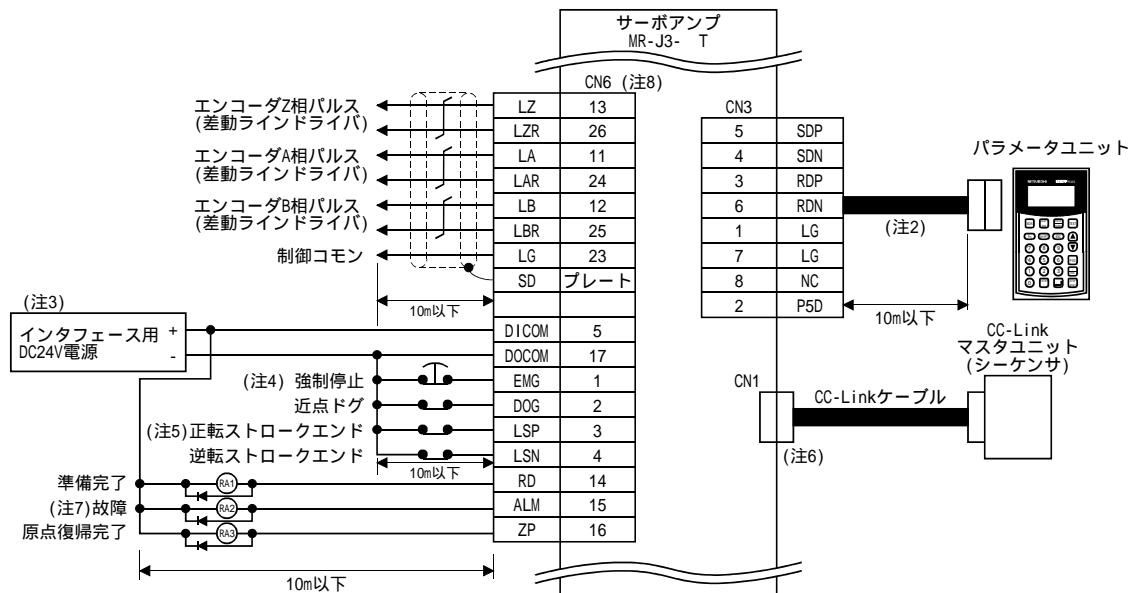
注) 1. Mコードを使用する場合は、拡張I/OユニットMR-J3-D01(オプション)(近日発売)が必要です。

MコードはMR-J3-D01からデジタル出力します。リモート出力では使用できません。

2. S字加減速時定数はパラメータで設定します。

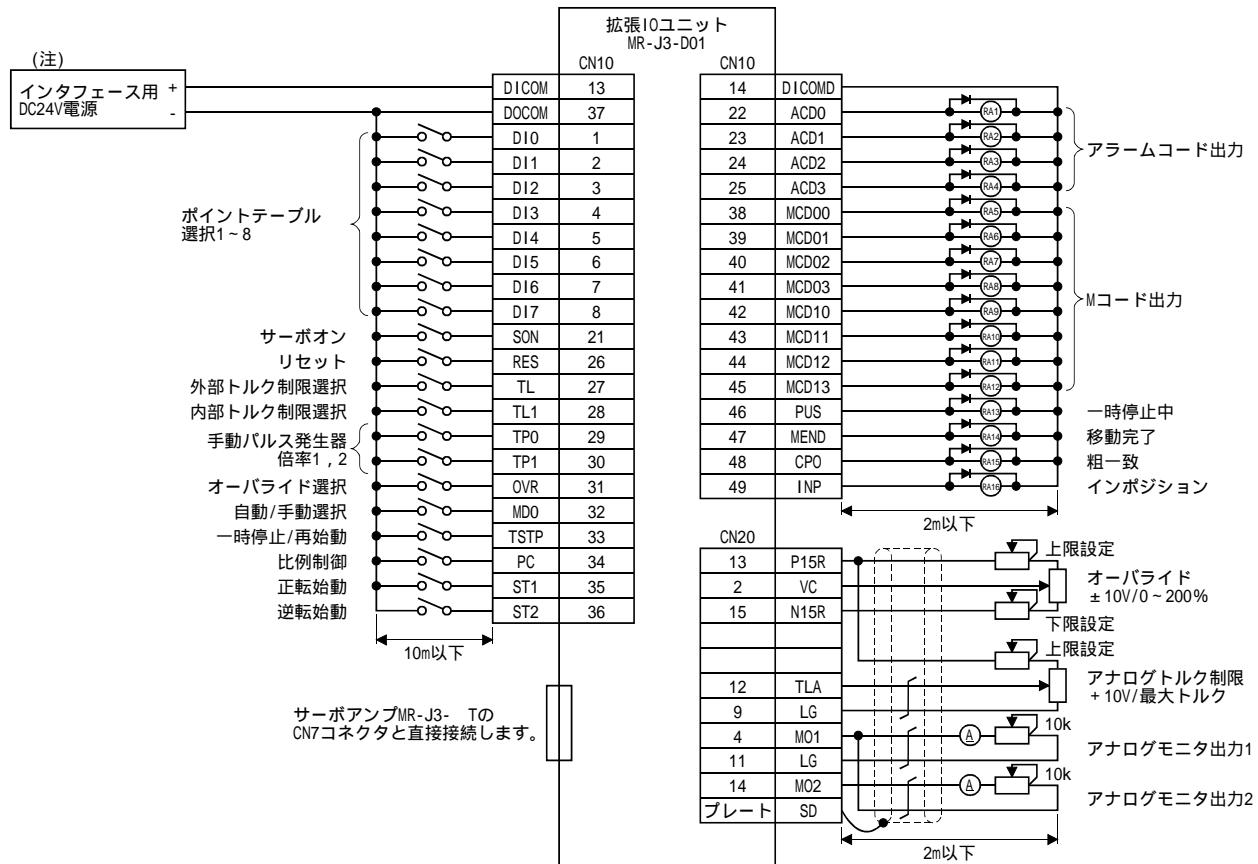
標準結線図

制御信号の接続例 (注1)



- 注) 1. 他のコネクタの接続についてはMR-J3-Aタイプと同じですので、『MELSERVO-J3カタログ (L(名)03015)』を参照してください。
 2. 市販のLANケーブル (EIA568準拠品) を使用してください。RS-422/RS-232C変換ケーブル (『MELSERVO-J3カタログ (L(名)03015)』の紹介品を参照してください。) を使用し、パソコンに接続することも可能です
 3. 電源はDC24V ± 10% (必要電流容量 : 150mA) を用意してください。150mAは全入出力信号を使用した場合の値です。お客様の使用する入出力点数により電流容量を下げることができます。詳細については『MR-J3-T サーボアンプ技術資料集』を参照してください。
 4. 強制停止EMG (b接点) を接続するかパラメータNo.PD01により強制停止入力を有効にしてください。
 5. 運転時にはストロークエンド信号LSP, LSN (b接点) を短絡するかパラメータNo.PD01によりストロークエンド信号を有効にしてください。
 6. コネクタCN1はCC-Link運転時のみ使用します。CC-Linkケーブルは、アンプに付属のCN1用コネクタを使いお客様で製作してください。
 7. 故障 (ALM) 信号は、アラームなしの正常時にONします。
 8. CN6用コネクタにはオプションのMR-J2CMP2を使用してください。

DIO指令位置決め:拡張IOユニット MR-J3-D01(オプション)をご使用ください。(近日発売)



- 注) 電源はDC24V ± 10% (必要電流容量 : 800mA) を用意してください。800mAは全入出力信号を使用した場合の値です。お客様の使用する入出力点数により電流容量を下げることができます。
 MR-J3-T とMR-J3-D01(オプション)のDICOM, DOCOMは内部で接続されていませんので、外部で接続願います。

拡張IOユニット MR-J3-D01 (近日発売)

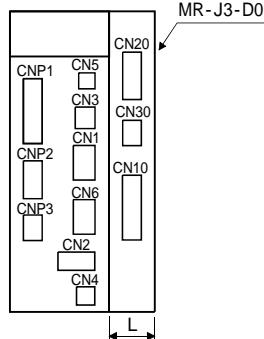


拡張IOユニットを取付けた場合の寸法

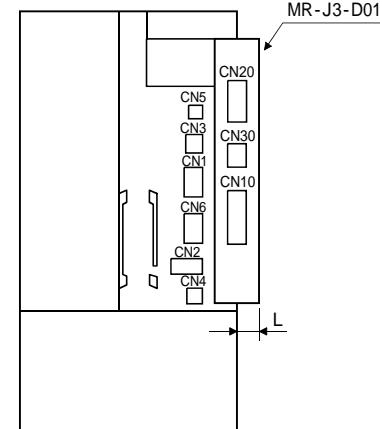
MR-J3-10T(1) ~ 350T

MR-J3-500T, 700T

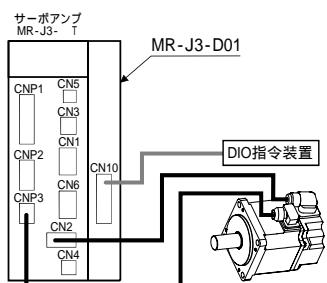
MR-J3- T



MR-J3- T



システム構成



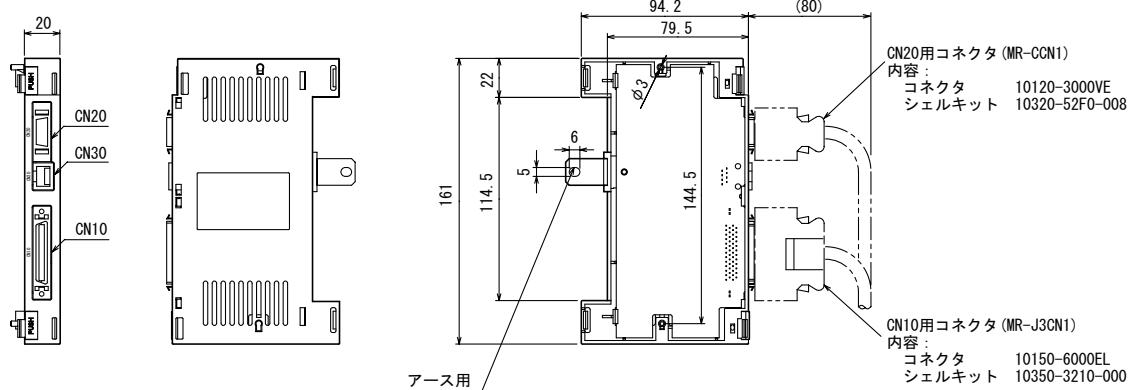
形 名	変化寸法(mm)
	L
MR-J3-10T(1) ~ 100T	20
MR-J3-200T, 350T	15
MR-J3-500T, 700T	10

注) MR-J3-11KT ~ 22KTの場合、MR-J3-D01はサーボアンプ
に内蔵されます。

仕様

項目	内 容										
形 名	MR-J3-D01										
機 能	増設デジタル入出力、増設アナログ入出力、増設RS-422通信										
デ ジ タ ル 入 力	30点 フォトカプラ絶縁 DC24V (外部供給) シンク / ソース対応、内部制限抵抗 : 5.6k										
デ ジ タ ル 出 力	16点 フォトカプラ絶縁 オープンコレクタ DC24V (外部供給) シンク / ソース対応、 許容電流 : 40mA以下、突入電流 : 100mA以下										
ア ナ ロ グ 入 力	3ch DC0 ~ ± 10V 内部抵抗 : 12k (12bit)										
ア ナ ロ グ 出 力	2ch DC0 ~ ± 12V 最大出力電流 : 1mA (12bit)										
通 信 イ ン タ フ ェ ー ス	RS-422通信										
P 1 5 出 力	アナログ電源として使用可能 許容電流 : 30mA										
構 造	自冷、開放 (IP00)										
環 境	<table border="1"> <tr> <td>周 围 温 度</td> <td>0 ~ 55 (凍結のないこと)、保存 : -20 ~ 65 (凍結のないこと)</td> </tr> <tr> <td>周 围 湿 度</td> <td>90%RH以下(結露のないこと)、保存 : 90%RH以下(結露のないこと)</td> </tr> <tr> <td>霧 囲 気</td> <td>屋内 (直射日光が当たらないこと)、腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと</td> </tr> <tr> <td>標 高</td> <td>海拔1000m以下</td> </tr> <tr> <td>振 動</td> <td>5.9m/s²以下</td> </tr> </table>	周 围 温 度	0 ~ 55 (凍結のないこと)、保存 : -20 ~ 65 (凍結のないこと)	周 围 湿 度	90%RH以下(結露のないこと)、保存 : 90%RH以下(結露のないこと)	霧 囲 気	屋内 (直射日光が当たらないこと)、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	海拔1000m以下	振 動	5.9m/s ² 以下
周 围 温 度	0 ~ 55 (凍結のないこと)、保存 : -20 ~ 65 (凍結のないこと)										
周 围 湿 度	90%RH以下(結露のないこと)、保存 : 90%RH以下(結露のないこと)										
霧 囲 気	屋内 (直射日光が当たらないこと)、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	海拔1000m以下										
振 動	5.9m/s ² 以下										
質 量 (g)	140										

外形寸法図



(寸法単位 : mm)

パラメータユニット MR-PRU03

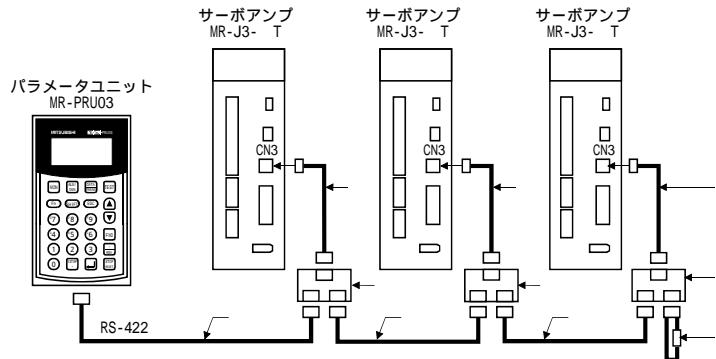
16文字 × 4行、液晶表示のパラメータユニット(オプション)を用意しました。



〈パラメータユニット(MR-PRU03)実物大〉

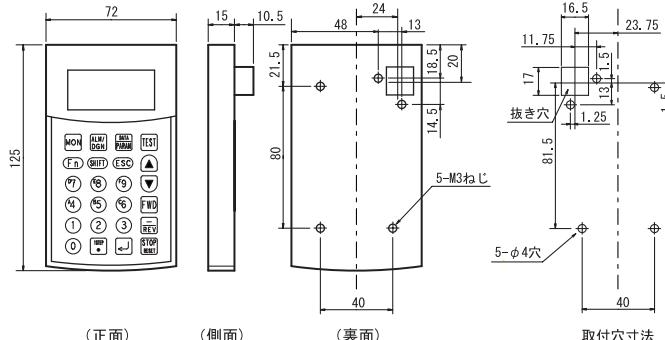
配線および通信方式

- ・RS-422通信方式
 - ・マルチドロップ方式により最大32軸まで接続可能



- 10BASE-Tケーブル（EIA568準拠品）などを使用してください。
分岐コネクタ - サーボアンプ間はできる限り短くしてください。
- 分岐コネクタはBMJ-8（八光電機製作所製）を推奨します。
- 150 の終端抵抗をつけてください。

外形寸法図



(寸法単位: mm)

仕様

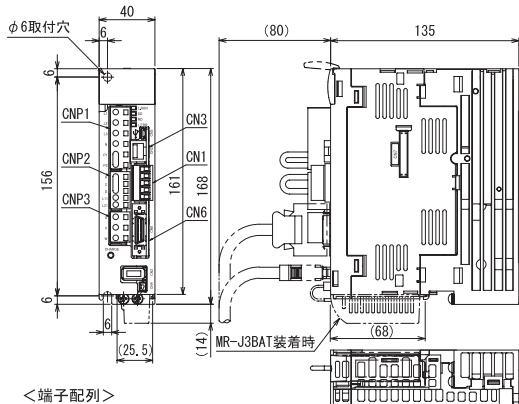
項 目		内 容
形	名	MR-PRU03
電	源	サーボアンプより受電
機能	パラメータモード	基本設定パラメータ、ゲイン・フィルタパラメータ 拡張設定パラメータ、入出力設定パラメータ
	モニタモード	現在位置、指令位置、指令残距離、オーバライド、ポイントテーブルNo.、帰還パルス累積、 溜りパルス、回生負荷率、実効負荷率、ピーク負荷率、瞬時発生トルク、 1回転内位置、ABSカウンタ、サーボモータ回転速度、母線電圧、負荷慣性モーメント比
	診断モード	外部入出力表示、出力信号強制出力、モータ情報
	アラームモード	現在アラーム、アラーム履歴
	テスト運転モード	JOG運転、位置決め運転、D0強制出力、モータなし運転、1ステップ送り
表示部	ポイントテーブルモード	位置データ、回転速度、加減速時定数、ドウェル、補助機能、Mコードの参照
	LCD液晶表示方式 (16文字×4行)	
	使用周囲温度	-10 ~ 55 (凍結のないこと)
	使用周囲湿度	90%RH以下 (結露のないこと)
	保存温度	-20 ~ 65 (凍結のないこと)
	保存湿度	90%RH以下 (結露のないこと)
環境	霧周気	屋内 (直射日光が当たらないこと)、 腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと
	質量 (g)	130

サーボアンプ外形寸法図

(寸法単位: mm)

MR - J3 - 10T、10T1 (注1,2)

MR - J3 - 20T、20T1 (注1,2)



<端子配列>

CNP1	CNP1	CNP2	CNP3	PE
L1	L1	P	U	⊕ ⊖
L2	L2	C	V	
N	N	D	W	
P1	P1	L11	L21	
P2				

<端子ねじサイズ>

PE : M4

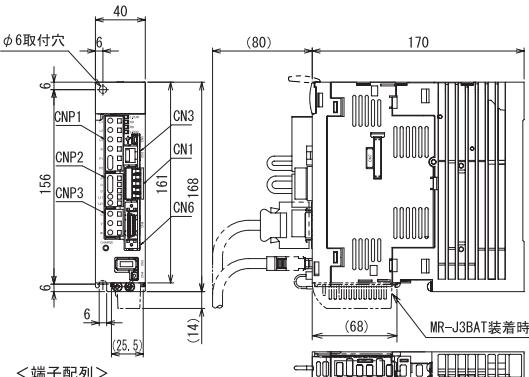
<取付ねじサイズ>

M5

単相AC100V 三相AC200Vまたは
の場合 単相AC200Vの場合

MR - J3 - 40T、40T1 (注1,2)

MR - J3 - 60T (注1,2)



<端子配列>

CNP1	CNP1	CNP2	CNP3	P	U	V	W
L1	L1	L2	L2	C	D	L3	N
L2	L2	L3	L3	N	N	L11	L21
N	N	P1	P1	P1	P2	P2	P2
P1	P1	L21					
P2							

<端子ねじサイズ>

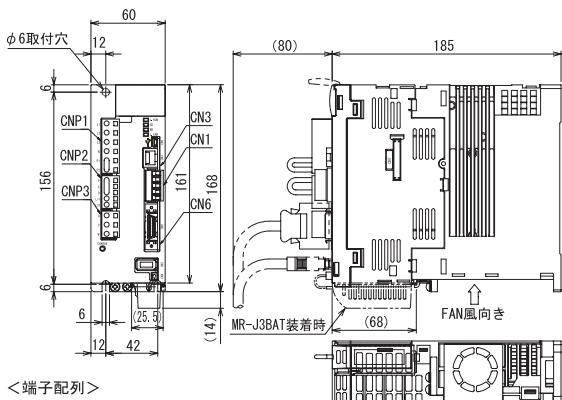
PE : M4

<取付ねじサイズ>

M5

MR - J3 - 70T (注1,2)

MR - J3 - 100T (注1,2)



<端子配列>

CNP1	CNP2	CNP3	PE
L1	P	U	⊕ ⊖
L2	C	V	
L3	D	W	
N	L11	L21	
P1			
P2			

<端子ねじサイズ>

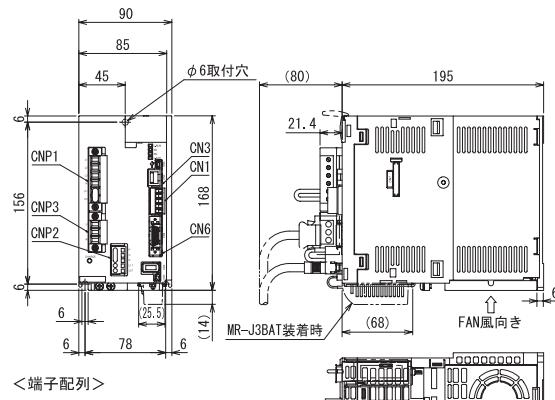
PE : M4

<取付ねじサイズ>

M5

MR - J3 - 200T (注1,2)

MR - J3 - 350T (注1,2)



<端子配列>

CNP1	CNP3	CNP2	PE
L1	U	P	⊕ ⊖
L2	V	C	
L3	W	D	
N	L11	L11	
P1	L21	L21	
P2			

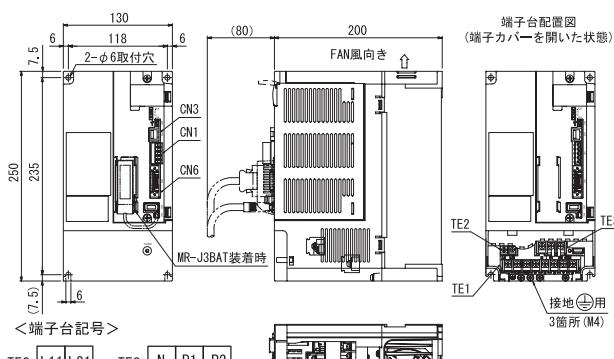
<端子ねじサイズ>

PE : M4

<取付ねじサイズ>

M5

MR - J3 - 500T (注2)



<端子台記号>

TE2	L11	L21	TE3	N	P1	P2
TE1	L1	L2	L3	P	C	U V W

<端子ねじサイズ>

TE1 : M4

TE2 : M3.5

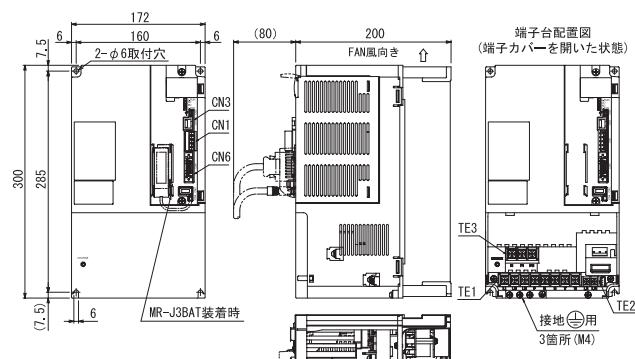
TE3 : M4

PE : M4

<取付ねじサイズ>

M5

MR - J3 - 700T (注2)



<端子台記号>

TE3	N	P1	P2
TE1	L1	L2	L3
TE1	P	C	U V W
TE2	L11	L21	

<端子ねじサイズ>

TE1 : M4

TE2 : M3.5

TE3 : M4

PE : M4

<取付ねじサイズ>

M5

注) 1. CNP1用コネクタ、CNP2用コネクタ、CNP3用コネクタ(挿入タイプ)はサーボアンプに付属しています。

2. CN1用コネクタはサーボアンプに付属しています。

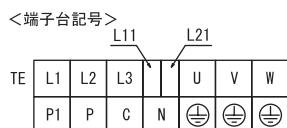
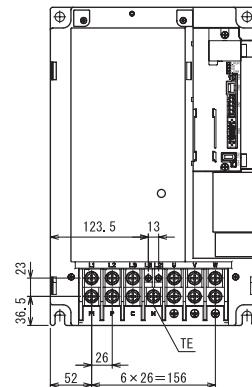
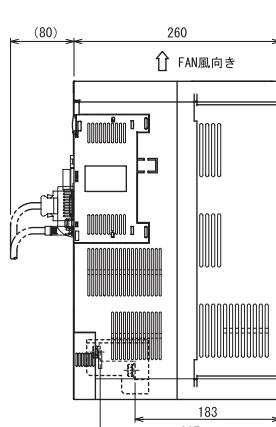
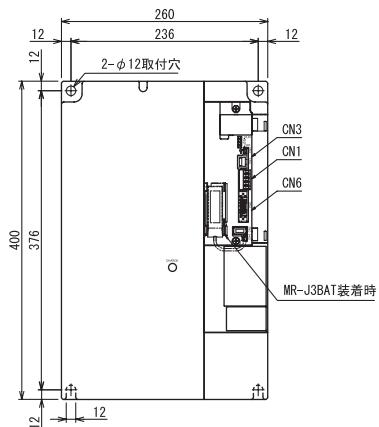
サーボアンプ外形寸法図

(寸法単位: mm)

MR - J3 - 11KT (注1)

MR - J3 - 15KT (注1)

MR - J3 - 22KT (注1)



<端子ねじサイズ>

端子	形名 MR-J3-11KT, 15KT	形名 MR-J3-22KT
L1, L2, L3, U, V, W, P1, P, C, N, ⊕	M6	M8
L11, L21	M4	M4

<取付ねじサイズ>

M10

注) 1. CN1用コネクタはサーボアンプに付属しています。

標準価格

(単位: 円)

形名	価格	納期	形名	価格	納期
MR-J3-10T	168,000		MR-J3-10T1	168,000	
MR-J3-20T	178,000		MR-J3-20T1	178,000	
MR-J3-40T	184,000		MR-J3-40T1	184,000	
MR-J3-60T	189,000		MR-PRU03	40,000	
MR-J3-70T	232,000		MR-J3-D01	-	近日発売
MR-J3-100T	344,000		MR-CCN1	2,000	
MR-J3-200T	374,000		MR-J3CN1	3,200	
MR-J3-350T	404,000		MR-J2CMP2	-	
MR-J3-500T	504,000		MR-J3USBCBL3M	13,500	
MR-J3-700T	604,000		MR-J3BAT	4,000	
MR-J3-11KT	992,000		MR-J3BTCBL03M	12,500	
MR-J3-15KT	1,072,000		MRZJW3-SETUP221 (注2)	29,000	
MR-J3-22KT	1,144,000				

:仕込み生産 :受注生産

注) 1. 上記価格には消費税は含まれてありません。

2. MR-J3-TタイプにはMRZJW3-SETUP221ソフトウェアバージョンB4以降で対応予定です。

三菱電機株式会社 〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル)
お問合せは下記へどうぞ

本社機器営業部 ... 〒100-8310 東京都千代田区丸の内2-7-3(東京ビル) (03)3218-6740
* 2005年11月7日以降に記住所に移転いたします。
北海道支社 〒060-8693 札幌市中央区北二条西4-1(北海道ビル) (011)212-3794
東北支社 〒980-0011 仙台市青葉区上杉1-17-7(仙台山上ビル) (022)216-4548
関越支社 〒330-6034 さいたま市中央区新都心11-2 (048)800-5835
(明治安田生命さいたま新都心ビル ランド・アキシス・タワー)
新潟支店 〒950-8504 新潟市東大通2-4-10(日本生命ビル) (025)241-7227
神奈川支社 〒220-8118 横浜市西区みなとみらい2-2-1 (045)224-2624
(横浜ランドマークタワー)
北陸支社 〒920-0031 金沢市広岡3-1-1(金沢パークビル) (076)233-5502
中部支社 〒450-8522 名古屋市中村区名駅3-28-12(大名古屋ビル) (052)565-3326
豊田支店 〒471-0034 豊田市小坂本町1-5-10(矢作豊田ビル) (0565)34-4112
関西支社 〒530-8206 大阪市北区鶴橋2-2-2(近畿鶴橋ビル) (06)6347-2821
中国支社 〒730-8657 広島市中区中島町3-25(ニッセイ平和公園ビル) (082)248-5337
* 2005年11月7日以降に記住所に移転いたします。
四国支社 〒760-8654 高松市琴町1-1-8(日本生命高松駅前ビル) (087)825-0055
九州支社 〒810-8686 福岡市中央区天神2-12-1(天神ビル) (092)721-2247

三菱電機FA機器技術相談 (ACサーボ・モーションコントローラ・位置決めユニット対応)

電話技術相談

(052)712-6607 受付 / 月曜 ~ 金曜 9:00 ~ 19:00

(土・日・祝祭日、春期・夏期・年末年始を除く通常業務日)

FAX技術相談

(052)719-6762 受付 / 9:00 ~ 16:00

(土・日・祝祭日、春期・夏期・年末年始を除く通常業務日)

受信は常時(春期・夏期・年末年始を除く)

インターネットによる三菱電機FA機器技術情報サービス

MELFANSwebホームページ

<http://www.MitsubishiElectric.co.jp/melfansweb>

Q & Aサービスでは、質問を受け付けています。また、よく寄せられる質問/回答の閲覧ができます。FAランドID登録(無料)が必要です。



安全に関するご注意

本新製品ニュースに記載された製品を正しくお使いいただくため

ご使用の前に必ず「取扱説明書」および「技術資料集」をよくお読みください。