

過負荷保護特性に関する誤記訂正のお知らせ

平素は、三菱電機ACサーボシステムに対し格別のご愛顧を賜り厚く御礼申し上げます。
回転型サーボモータ、リニアサーボモータおよびダイレクトドライブモータの一部機種において、MR-J5シリーズおよびMR-J4シリーズのマニュアル、技術資料集に掲載の過負荷保護特性に誤記がありましたので、下記のとおり訂正させていただきます。
内容をご確認いただき、ご了承賜りますようお願い申し上げます。
製品の機能・性能への影響はございません。

記

1. 対象機種

- 回転型サーボモータ
HG-URシリーズ : HG-UR72
- リニアサーボモータ
LM-H3シリーズ : LM-H3P2A-07P-BSS0, LM-H3P3A-12P-CSS0, LM-H3P3B-24P-CSS0,
LM-H3P3C-36P-CSS0, LM-H3P3D-48P-CSS0, LM-H3P7A-24P-ASS0,
LM-H3P7B-48P-ASS0, LM-H3P7C-72P-ASS0, LM-H3P7D-96P-ASS0
LM-K2シリーズ : LM-K2P1A-01M-1SS1, LM-K2P1C-03M-2SS1, LM-K2P2A-02M-1SS1,
LM-K2P2C-07M-1SS1, LM-K2P2E-12M-1SS1, LM-K2P3C-14M-1SS1,
LM-K2P3E-24M-1SS1
LM-U2シリーズ : LM-U2PBD-15M-1SS0
LM-Fシリーズ : LM-FP2B-06M-1SS0 (液冷)
- ダイレクトドライブモータ
TM-RFシリーズ : TM-RFM048G20, TM-RFM072G20

2. 対象マニュアルおよび技術資料集

- マニュアル : MR-J5 ユーザーズマニュアル (ハードウェア編) SH(名)-030297
- 技術資料集 : MR-J4-_A_(-RJ)/MR-J4-03A6(-RJ) サーボアンプ技術資料集 SH(名)-030103
MR-J4-_B_(-RJ) サーボアンプ技術資料集 SH(名)-030098
MR-J4W2-_B_/MR-J4W3-_B_/MR-J4W2-0303B6 サーボアンプ技術資料集 SH(名)-030101
MR-J4-_GF_(-RJ) サーボアンプ技術資料集(モーションモード編) SH(名)-030217

3. 訂正内容

具体的な訂正内容につきましては、「5. 訂正内容の詳細」をご参照ください。

4. 訂正時期

マニュアル、技術資料集は2024年1月以降の改訂版より順次訂正いたします。

発行 日付	2024年1月	件 名	過負荷保護特性に関する誤記訂正のお知らせ	三菱電機株式会社名古屋製作所 〒461-8670 名古屋市東区矢田南5-1-14 ☎(052)721-2111大代表
----------	---------	--------	----------------------	--

5. 訂正内容の詳細

対象機種の訂正内容を以下の表に示します。

機種		訂正内容	詳細
HG-URシリーズ	HG-UR72	過負荷保護特性を訂正	①
LM-H3シリーズ	全機種	過負荷保護特性を訂正	②
LM-K2シリーズ	全機種	過負荷保護特性を訂正	③
LM-U2シリーズ	LM-U2PBD-15M-1SS0	過負荷保護特性を訂正	④
	上記を除く全機種	変更なし	
LM-Fシリーズ	LM-FP2B-06M-1SS0 (液冷)	過負荷保護特性を訂正	⑤
	上記を除く全機種	変更なし	
TM-RFシリーズ	TM-RFM048G20, TM-RFM072G20	過負荷保護特性を訂正	⑥
	上記を除く全機種	変更なし	

対象機種における訂正前後の過負荷保護特性を以降の表に示します。赤線が変更箇所です。

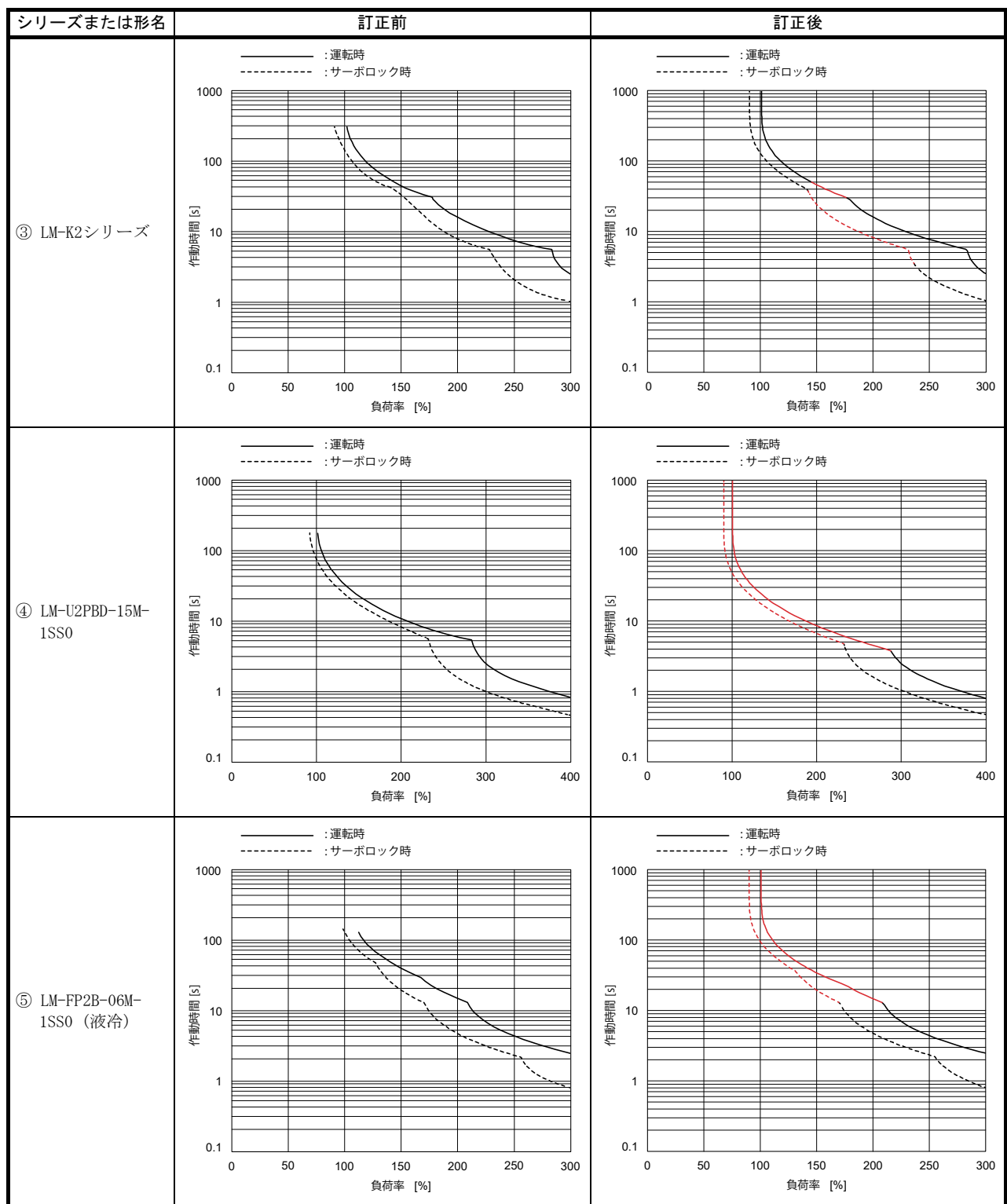
過負荷保護特性 回転型サーボモータ

シリーズまたは形名	訂正前	訂正後																																																																																																								
① HG-UR72	<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="6">回転型サーボモータ</th> <th rowspan="2">過負荷保護特性 グラフ</th> </tr> <tr> <th>HG-KR</th> <th>HG-MR</th> <th>HG-SR</th> <th>HG-UR</th> <th>HG-RR</th> <th>HG-JR</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>053</td> <td>053</td> <td></td> <td>72</td> <td></td> <td></td> <td rowspan="2">特性a</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>13</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>23</td> <td>51</td> <td></td> <td></td> <td>53</td> <td rowspan="3">特性b</td> </tr> <tr> <td>43</td> <td>43</td> <td>81</td> <td></td> <td></td> <td>73</td> </tr> <tr> <td>73</td> <td>73</td> <td>52</td> <td></td> <td></td> <td>103</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>102</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	回転型サーボモータ						過負荷保護特性 グラフ	HG-KR	HG-MR	HG-SR	HG-UR	HG-RR	HG-JR	053	053		72			特性a	13	13					23	23	51			53	特性b	43	43	81			73	73	73	52			103			102					<table border="1"> <thead> <tr> <th colspan="6">回転型サーボモータ</th> <th rowspan="2">過負荷保護特性 グラフ</th> </tr> <tr> <th>HG-KR</th> <th>HG-MR</th> <th>HG-SR</th> <th>HG-UR</th> <th>HG-RR</th> <th>HG-JR</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>053</td> <td>053</td> <td></td> <td>72</td> <td></td> <td></td> <td rowspan="2">特性a</td> </tr> <tr> <td>13</td> <td>13</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>23</td> <td>23</td> <td>51</td> <td></td> <td></td> <td>53</td> <td rowspan="3">特性b</td> </tr> <tr> <td>43</td> <td>43</td> <td>81</td> <td></td> <td></td> <td>73</td> </tr> <tr> <td>73</td> <td>73</td> <td>52</td> <td></td> <td></td> <td>103</td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td>102</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	回転型サーボモータ						過負荷保護特性 グラフ	HG-KR	HG-MR	HG-SR	HG-UR	HG-RR	HG-JR	053	053		72			特性a	13	13					23	23	51			53	特性b	43	43	81			73	73	73	52			103			102				
回転型サーボモータ						過負荷保護特性 グラフ																																																																																																				
HG-KR	HG-MR	HG-SR	HG-UR	HG-RR	HG-JR																																																																																																					
053	053		72			特性a																																																																																																				
13	13																																																																																																									
23	23	51			53	特性b																																																																																																				
43	43	81			73																																																																																																					
73	73	52			103																																																																																																					
		102																																																																																																								
回転型サーボモータ						過負荷保護特性 グラフ																																																																																																				
HG-KR	HG-MR	HG-SR	HG-UR	HG-RR	HG-JR																																																																																																					
053	053		72			特性a																																																																																																				
13	13																																																																																																									
23	23	51			53	特性b																																																																																																				
43	43	81			73																																																																																																					
73	73	52			103																																																																																																					
		102																																																																																																								

過負荷保護特性 リニアサーボモータ

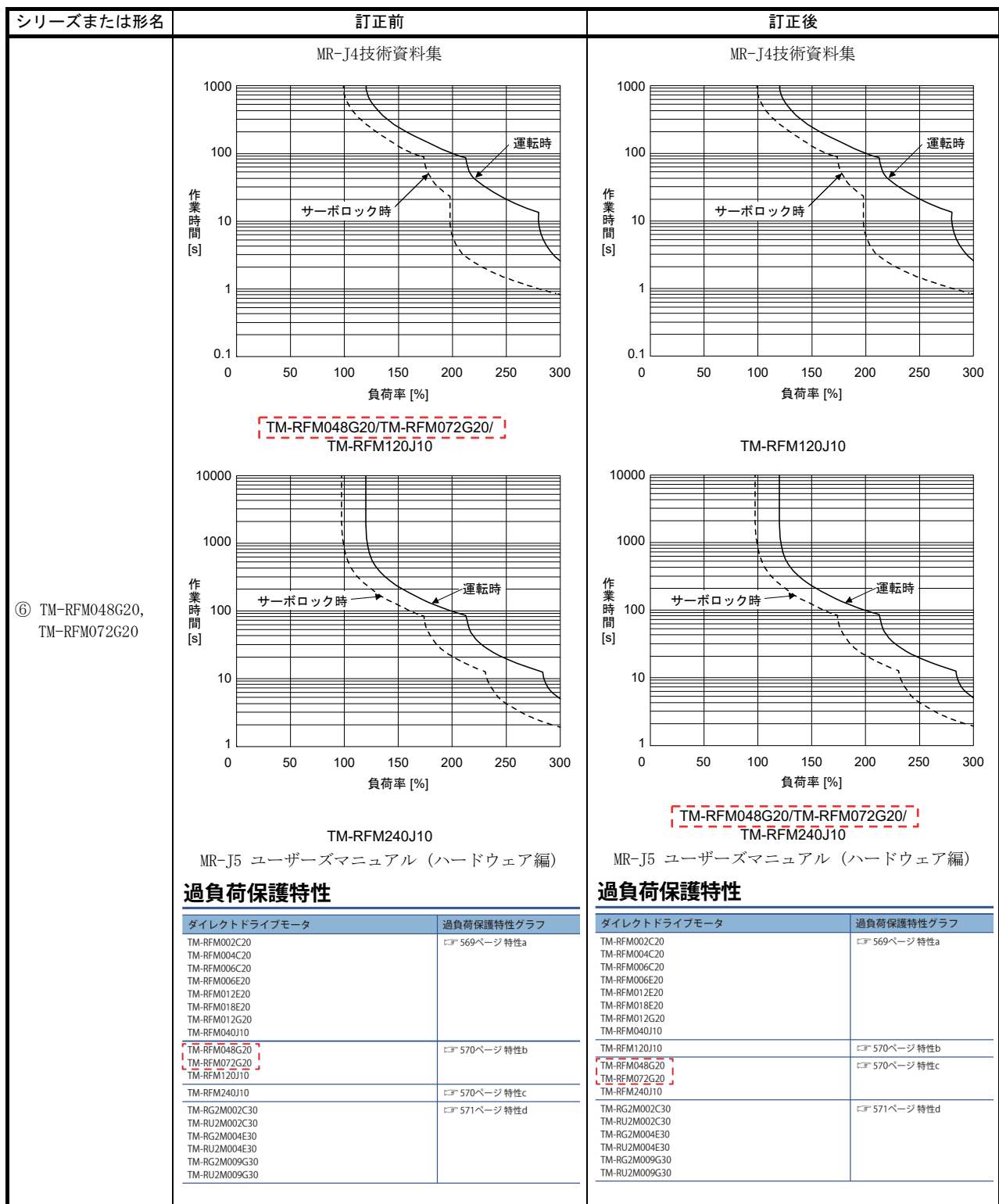
シリーズまたは形名	訂正前	訂正後
② LM-H3シリーズ		

各グラフの横軸は負荷率、縦軸は停止までの時間を表しています。また、今回の訂正と同時に、作動時間1000[s]までグラフを延長しました。



各グラフの横軸は負荷率、縦軸は停止までの時間を表しています。
また、今回の訂正と同時に、作動時間1000[s]までグラフを延長しました。

過負荷保護特性 ダイレクトドライブモータ



各グラフの横軸は負荷率、縦軸は停止までの時間を表しています。