

# MR-J4 切替標準作業流程資料 (MR-J2S-□A 用)

## 一、差異點：

### 1、伺服驅動器

| 項 目            |        | MR-J4-□A                                | MR-J2S-□A                     |
|----------------|--------|---|-------------------------------|
| 外形尺寸和安裝方法      |        | -                                       | -                             |
| 額定輸出功率         |        | 50W~7KW(備註)                             | 50W~55KW                      |
| 外部連接           | 編碼器    | 快接插頭(加鎖)                                | 快接插頭                          |
|                | I/O 接口 | 快接插頭 50 PIN 1個                          | 快接插頭 20 PIN 2個                |
|                | 電池     | MR-BAT6V1SET                            | MR-BAT                        |
|                | 馬達電源   | 壓接式端子台(加鎖)                              | 螺絲式端子台                        |
| 電 源            |        | 主回路電源與控制電源獨立(加鎖)                        | 主回路電源與控制電源獨立                  |
| I/O 介面用 24V 電源 |        | 外 接 式                                   | 內 部 & 外 接 式                   |
| 通訊接頭           |        | USB 及 RS-422(互換性有)                      | RS-232 及 RS-422               |
| 類比輸入           |        | 2 通 道(互換性有)                             | 2 通 道                         |
| 脈波入力           |        | 差動式時：4Mpps(互換性有)<br>開集極式時：200kpps(互換性有) | 差動式時：500Kpps<br>開集極式時：200kpps |

### 2、伺服馬達

| 項 目       | HG-□R                 | HC-□FS               |
|-----------|-----------------------|----------------------|
| 檢出器分解能    | 22bit( 4194304p/rev ) | 17bit( 131072p/rev ) |
| 外形尺寸和安裝方法 | 互換性有(L/KL 比較小)        | -                    |
| 額定輸出功率    | 50W~7KW(備註)           | 50W~55KW             |
| 保護構造      | IP65 / IP67           | IP55 / IP65          |

## 二、產品選用：

| MR-J2S 產品 | MR-J4 產品 |
|-----------|----------|
| MR-J2S-□A | MR-J4-□A |
| HC-MFS□   | HG-MR□   |
| HC-KFS□   | HG-KR□   |
| HC-SFS□   | HG-SR□   |

## 三、選配品：

- 1、I/O 接頭 (MR-J2CN1) 與 J4 使用品 (MR-J3CN1)，接頭與 PIN 定義不一樣、必需變更使用。
- 2、Encoder cable ( MR-JCCBL□M-L/H, MR-JHSCBL□M-L/H)與 J4 使用品 ( MR-J3ENCBL□M-A1/A2-L/H, MR-J3ENSCBL□M-L/H) 不一樣、必需變更使用。
- 3、Power Connector ( MR-PWCNK1, MR-PWCNS1、2、3) 與 J4 使用品 Power cable ( MR-PWS1CBL□M-A1/A2-L/H, MR-PWCNS□) 不一樣、必需變更使用。
- 4、Brake Connector ( MR-PWCNK2, MR-BKCN) 與 J4 使用品 Black cable ( MR-BKS1CBL□M-A1/A2-L/H, MR-BKS2CBL□M-A1/A2-L, MR-BKNS1, MR-BKNS2 NEW) 不一樣、必需變更使用。
- 5、Battery (MR-BAT) 與 J4 使用品電池 (MR-BAT6V1SET, MR-BT6VCASEx1 與 MR-BAT6V1x5) 不一樣，必需變更使用。

## 四、切替作業：

- 1、**舊設備切替使用**伺服馬達分解能差為 32 倍，所以請於原裝置設計的電子齒輪比數值設定降低精度倍率。  
方式 1 → PA06 (CMX) 電子齒輪比分子 = 原設定值 × 32。  
方式 2 → PA05 (\*FBP) 一回轉時的指令入力脈波數 = 分解能直接設定。  
※ PA21(\*AOP3) 為 (0\_\_ 或 2\_\_) 時，CMX/CDV 設定才為有效。當 PA21 設定 (1\_\_) 時，則以伺服馬達一回轉移動的指令脈波做輸出對應、並且於此時，電子齒輪比的倍率設定為無效。  
※ 軟體 MR Configurator2 設定時亦相同。
- 2、**新設備使用時**則請依照上位元控制器 (脈波形)，的最大輸出指令脈波數做考量；此時將可以達到最佳化的分解能使用。  
→ 例如 QD75D□N (4Mpps/max) + MR-J4□A (4Mpps/max)。  
∴ 4Mpps/(3000rpm/60) = 80000p/rev (最高分解能)。 ∴ 4Mpps/(2000rpm/60) = ~120000p/rev (最高分解能)。

※ 軟體 MR Configurator2 設定時亦相同。

## 五、備註：

- 1、7KW 以上產品，2012/12 計劃推出。
- 2、參數變換工具開發預定。