

MR-J4 切替標準作業流程資料 (MR-J3-□A 用)

一、差異點：

1、伺服驅動器

項 目		MR-J4-□A	MR-J3-□A
外形尺寸和安裝方法		MR-J3-□A 相同(互換性有) 5KW(寬度：105 / 93)	-
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、原J3品亦可互換使用)	快接插頭
	I/O 接口	快接插頭 50 PIN 1個(互換性有/加鎖)	快接插頭 50 PIN 1個
	電池	MR-BAT6V1SET	MR-J3BAT
	馬達電源	壓接式端子台(互換性有/加鎖)	壓接式端子台
電 源		主回路電源與控制電源獨立(互換性有)	主回路電源與控制電源獨立
I/O 介面用 24V 電源		外 接 式(互換性有)	外 接 式
通訊接頭		USB 及 RS-422(互換性有)	USB 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) 開集極式時：200kpps(互換性有)	差動式時：1Mpps(4Mpps) 開集極式時：200kpps

2、伺服馬達

項 目	HG-□R	HF-□P
檢出器分解能	22bit(4194304p/rev)	18bit(262144p/rev)
外形尺寸和安裝方法	互換性有(L/KL 比較小)	-
馬達電源連接器	互換性有	-
煞車連接器	互換性有	-
檢出器連接器	互換性有	-
額定輸出功率	50W~7KW(備註)	50W~55KW
保護構造	HF-□P 相同	IP65 / IP67

二、產品選用：

MR-J3 產品	MR-J4 產品
MR-J3-□A	MR-J4-□A
HF-MP□	HG-MR□
HF-KP□	HG-KR□
HF-SP□	HG-SR□

三、選配品：

- 1、I/O 接頭 (MR-J3CN1) 與 PIN 定義一樣。
- 2、Encoder cable (MR-J3ENCBL□M-A1/A2-L/H、MR-J3ENSCBL□M-L/H) 一樣，不需更換。
- 3、Power cable (MR-PWS1CBL□M-A1/A2-L/H、MR-PWCNS□) 一樣，不需更換。
- 4、Brake cable (MR-BKS1CBL□M-A1/A2-L/H、MR-BKS2CBL□M-A1/A2-L、MR-BKCNS1、MR-BKCNS2 **NEW**) 一樣，不需更換。
- 4、Battery (MR-J3BAT)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 16 倍，所以請於原裝置設計的電子齒輪比處數值設定降低精度 16 倍。
方式 1 → PA06 (CMX) 電子齒輪比分子 = 原設定值 × 16。
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。