

FACTORY AUTOMATION

新製品ニュース

2025年2月 [SV2411-1-A]

# 三菱電機ACサーボシステム MELSERVO-J5

MR-J5シリーズに大容量仕様モデルを新たにラインアップ

サーボアンプ 200 V/400 V仕様 12 kW~25 kW  
回転型サーボモータ HK-JTシリーズ 7 kW~22 kW



## 特長

- MR-J5シリーズの基本性能および各種機能は、大容量サーボアンプでも踏襲
- 安全監視機能を強化したMR-J5-G-HSを追加
- バッテリレス絶対位置エンコーダを標準搭載

## 大容量サーボアンプ

MR-J5シリーズに大容量サーボアンプ (12 kW, 17 kW, 25 kW) を追加し、0.1 kWから25 kWまでラインアップを拡充しました。

### ■ サーボアンプ

●: 対応

| 形名      | 電源仕様 (注1) | 指令インタフェース (注3)                   | フルクロード制御 (注2) | 容量            | NEW         |
|---------|-----------|----------------------------------|---------------|---------------|-------------|
| MR-J5-G | AC200 V   | CC-Link IE TSN<br>EtherCAT® (注4) | ●             | 0.1 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |
|         | AC400 V   | EtherNet/IP® (注5)                | ●             | 0.6 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |
| MR-J5-B | AC200 V   | SSCNETⅢ/H                        | ●             | 0.1 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |
|         | AC400 V   |                                  | ●             | 0.6 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |
| MR-J5-A | AC200 V   | パルス列/<br>アナログ電圧                  | ●             | 0.1 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |
|         | AC400 V   |                                  | ●             | 0.6 kW~7.0 kW | 12 kW~25 kW |

0.1 kW                      1.0 kW                      10 kW

- 注) 1. AC200 V仕様のサーボアンプは、標準でDC電源入力にも対応しています。  
 2. 2線式シリアルエンコーダに対応しています。4線式シリアルおよびパルス列インタフェース (ABZ相差動出力タイプ) のエンコーダには、MR-J5-G-RJ/MR-J5-G-HS/MR-J5-B-RJ/MR-J5-A-RJサーボアンプで対応しています。  
 3. MR-J5-GはCC-Link IEフィールドネットワーク Basicにも対応しています。  
 4. EtherCAT®はMR-J5-G-N1/MR-J5-G-HSN1で対応しています。  
 5. EtherNet/IP®はMR-J5-G-HSN1で対応しています。

### 基本性能の向上と各種機能の拡張

大容量サーボアンプは既存のMR-J5シリーズ (7.0 kW以下) と同様に、従来機種MR-J4シリーズから基本性能を向上し、調整機能や診断機能を拡張しました。また、安全監視機能を強化したMR-J5-G-HSを追加し、装置の安全性向上に貢献します。

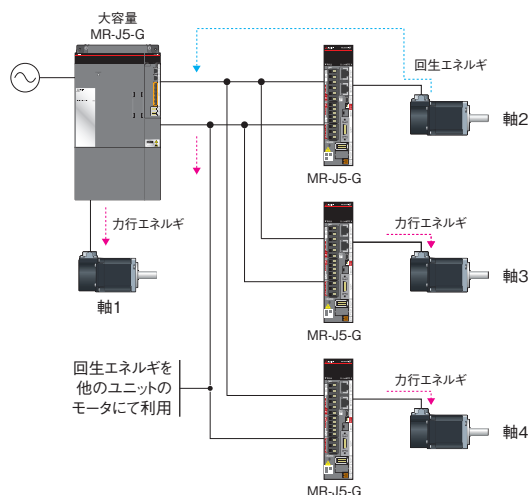
| 項目    | MR-J4-B               | MR-J5-G<br>MR-J5-B   | MR-J5-G-HS                                  |
|-------|-----------------------|----------------------|---|
| 性能・機能 | エンコーダ分解能              | 22 bit               | <b>26 bit</b>                               |
|       | 機械診断                  | ボールねじ                | ボールねじ/ギア/ベルト                                |
|       | 断線検知                  | なし                   | あり<br>(サーボアンプの主回路電源の入力欠相/サーボモータへの電源の出力欠相)   |
|       | オートチューニング             | ワンタッチ調整<br>オートチューニング | クイックチューニング<br>ワンタッチ調整<br>オートチューニング          |
|       | 冷却ファン交換               | 非対応                  | 対応  |
| 機能安全  | 安全監視機能                | STO                  | STO/SS1/SS2/SOS/SBC/SLS/<br>SSM/SDI/SLI/SLT |
|       | ネットワーク経由による<br>安全監視機能 | 非対応                  | 対応*1  |
|       | 入力デバイス                | 1点                   | 3点  |
|       | 出力デバイス                | 1点                   | 3点  |
| 使用環境  | 周囲温度                  | 55 °C                | 60 °C                                       |

\*1. EtherNet/IP®は対応していません。

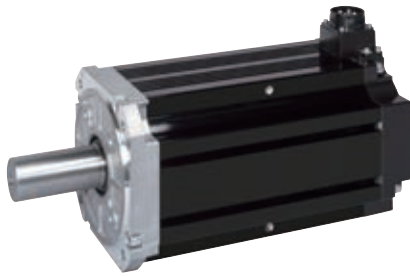
### 大容量サーボアンプを活用した母線共通接続による省エネシステム

大容量サーボアンプ (12~25 kW) に内蔵されたコンバータを活用し、コンバータユニットなどのオプションなしで母線共通接続による省エネシステムを構築できます。

\* 詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。



## 大容量回転型サーボモータ



中・大容量、低慣性 **NEW**

### HK-JT Series

分解能26ビット バッテリレス絶対位置エンコーダ搭載。  
 定格回転速度1500 r/min、最大回転速度3000 r/min。\*1  
 ワンタッチロックにより、簡単に配線が可能。

\*1. 回転速度は機種により異なります。

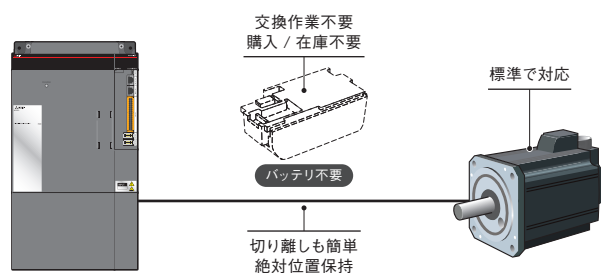
#### ■ サーボモータ

■: 対応 (発売) 予定

| シリーズ                | 特長   | モータタイプ    | サーボアンプ電源 | 容量                       |
|---------------------|------|-----------|----------|--------------------------|
| HK-JT<br><b>NEW</b> | 低慣性  | HK-JT_J   | AC200 V  | 7 kW~22 kW               |
|                     |      | HK-JT_4_J | AC400 V  | 7 kW~22 kW               |
| HK-KT               | 低慣性  | HK-KT_W   | AC200 V  | 0.05 kW~2.0 kW           |
|                     |      |           | AC400 V  | 0.05 kW~0.15 kW          |
|                     |      | HK-KT_4_W | AC200 V  | 0.2 kW~1.0 kW            |
|                     |      |           | AC400 V  | 0.4 kW~2.0 kW            |
| HK-MT               | 超低慣性 | HK-MT_W   | AC200 V  | 0.05 kW~1.0 kW           |
| HK-ST               | 中慣性  | HK-ST_W   | AC200 V  | 0.5 kW~7.0 kW<br>~11 kW  |
|                     |      |           | AC200 V  | 0.3 kW~4.2 kW<br>~5.5 kW |
|                     |      | HK-ST_4_W | AC400 V  | 0.5 kW~7.0 kW<br>~11 kW  |
| HK-RT               | 超低慣性 | HK-RT_W   | AC200 V  | 1.0 kW~7.0 kW            |
|                     |      | HK-RT_4W  | AC400 V  | 1.0 kW~7.0 kW            |

#### ■ バッテリレス絶対位置エンコーダ標準搭載

バッテリー交換作業やバッテリーの在庫管理が不要となり、メンテナンスコストを削減します。  
 標準で対応しているのでサーボモータ予備品も減らせます。



#### ■ ワンタッチロック

HK-JT\*1シリーズは、ねじ締め不要のワンタッチロックにて配線作業が向上します。  
 ストレートタイプとアングルタイプに対応しています。

- 電源コネクタ: ワンタッチロックまたは、ねじ締めタイプ
- エンコーダコネクタ: ワンタッチロックまたは、ねじ締めタイプ
- 電磁ブレーキコネクタ: ねじ締めタイプ



\*1. 1500 r/min (200 V/400 V仕様 7 kW, 11 kW, 15 kW) に対応しています。

# サーボアンプ

## 回転型サーボモータとサーボアンプ組合せ (注1, 2)

### 1軸サーボアンプ (200 V)

○: 標準トルク

| 回転型サーボモータ (注2) |      |             | サーボアンプ MR-J5-_ (200 V) |          |          |          |
|----------------|------|-------------|------------------------|----------|----------|----------|
|                |      |             | 700G/B/A (注3)          | 12KG/B/A | 17KG/B/A | 25KG/B/A |
| HK-JT_J        | □220 | HK-JT701MJ  | ○                      | -        | -        | -        |
|                |      | HK-JT11K1MJ | -                      | ○        | -        | -        |
|                |      | HK-JT15K1MJ | -                      | -        | ○        | -        |
|                | □250 | HK-JT15K1J  | -                      | -        | ○        | -        |
|                |      | HK-JT22K1MJ | -                      | -        | -        | ○        |

### 1軸サーボアンプ (400 V)

○: 標準トルク

| 回転型サーボモータ (注2) |      |              | サーボアンプ MR-J5-_ (400 V) |             |             |             |
|----------------|------|--------------|------------------------|-------------|-------------|-------------|
|                |      |              | 700G4/B4/A4 (注3)       | 12KG4/B4/A4 | 17KG4/B4/A4 | 25KG4/B4/A4 |
| HK-JT_4J       | □220 | HK-JT701M4J  | ○                      | -           | -           | -           |
|                |      | HK-JT11K1M4J | -                      | ○           | -           | -           |
|                |      | HK-JT15K1M4J | -                      | -           | ○           | -           |
|                | □250 | HK-JT22K1M4J | -                      | -           | -           | ○           |

- 注) 1. サーボモータと特殊仕様のサーボアンプの組合せは、標準サーボアンプの組合せと同じです。同じ定格出力のサーボアンプを参照してください。  
 2. 電磁ブレーキ付きサーボモータおよび機能安全対応サーボモータとサーボアンプの組合せは、この表に記載の組合せと同じです。  
 3. MR-J5-700\_サーボアンプの仕様、外形寸法については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。

## 1軸サーボアンプ形名構成

G

G-HS

### MR-J5-12KG-



- 注) 1. 12 kW~25 kWのサーボアンプで標準付属品である回生抵抗器が付属しないタイプです。詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
 2. 圧力制御対応サーボアンプについては、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。

1軸サーボアンプ形名構成

B B-RJ

サーボアンプ

サーボモータ

オフシヨ、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

価格表

MR-J5-12KB -

三菱電機  
ACサーボアンプ  
MELSERVO-J5  
シリーズ

| 記号 | インターフェース  |
|----|-----------|
| B  | SSCNETⅢ/H |

| 記号  | 定格出力 [kW] |
|-----|-----------|
| 12K | 12        |
| 17K | 17        |
| 25K | 25        |

| 記号 | 電源                   |
|----|----------------------|
| なし | 三相AC200 V<br>またはDC入力 |
| 4  | 三相AC400 V            |

| 記号 | 特殊仕様                             |
|----|----------------------------------|
| なし | 標準品                              |
| RJ | フルクロード制御4線式/<br>機械端エンコーダABZ相入力対応 |
| PX | MR-J5- <u>B</u> の回生抵抗器なし (注1)    |
| RZ | MR-J5- <u>B</u> -RJの回生抵抗器なし (注1) |
| LL | MR-J5- <u>B</u> の圧力制御対応 (注2)     |
| RN | MR-J5- <u>B</u> -LLの回生抵抗器なし (注1) |

A A-RJ

MR-J5-12KA -

三菱電機  
ACサーボアンプ  
MELSERVO-J5  
シリーズ

| 記号 | インターフェース |
|----|----------|
| A  | 汎用       |

| 記号  | 定格出力 [kW] |
|-----|-----------|
| 12K | 12        |
| 17K | 17        |
| 25K | 25        |

| 記号 | 電源                   |
|----|----------------------|
| なし | 三相AC200 V<br>またはDC入力 |
| 4  | 三相AC400 V            |

| 記号 | 特殊仕様  |
|----|---|
| なし | 標準品   |
| RJ | フルクロード制御4線式/<br>機械端エンコーダABZ相入力/<br>高分解能アナログ入力対応 |
| PX | MR-J5- <u>A</u> の回生抵抗器なし (注1)                   |
| RZ | MR-J5- <u>A</u> -RJの回生抵抗器なし (注1)                |

注) 1. 12 kW～25 kWのサーボアンプで標準付属品である回生抵抗器が付属しないタイプです。詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
2. 圧力制御対応サーボアンプについては、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。

# サーボンプ

## MR-J5-G (ネットワーク対応) 仕様 (200 V/400 V)

G

G-HS

安全監視機能・安全性能、周辺機器との接続、標準接続例、外部エンコーダ接続仕様、リニアエンコーダ接続例、通信周期の制約は、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。MR-J5-G-HS(N1)はMR-J5-G4-HS(N1)の項目を参照してください。

| サーボンプ形名 MR-J5_(-HS)(N1))                            |  | 12KG  | 17KG                         | 25KG      | 12KG4         | 17KG4                        | 25KG4 |      |
|---|--|---|------------------------------|-----------|---------------|------------------------------|-------|------|
| 出力  | 電圧   | 三相AC0 V~240 V   |                              |           | 三相AC0 V~480 V |                              |       |      |
|   | 定格電流 [A]                                   | 68.0  | 87.0                         | 126.0     | 32.0          | 41.0                         | 63.0  |      |
| 主回路<br>電源入力   | 電圧・周波数 (注1)                                | AC入力時   | 三相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |           |               | 三相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)  | DC283 V~340 V                |           |               | -                            |       |      |
|   | 定格電流 [A]                                   | AC入力時   | 52.0                         | 72.2      | 109.7         | 26.0                         | 36.1  | 54.8 |
|   |  | DC入力時 (注8)  | 63.6                         | 77.7      | 132.9         | -                            |       |      |
|   | 許容電圧変動                                     | AC入力時   | 三相AC170 V~264 V              |           |               | 三相AC323 V~528 V              |       |      |
| DC入力時 (注8)  |  | DC241 V~374 V   |                              |           | -             |                              |       |      |
| 許容周波数変動   | ±5%以内                                      |   |                              |           |               |                              |       |      |
| 制御回路<br>電源入力  | 電圧・周波数                                     | AC入力時   | 単相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |           |               | 単相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)  | DC283 V~340 V                |           |               | -                            |       |      |
|   | 定格電流 [A]                                   | 0.3   |                              |           | 0.2           |                              |       |      |
|   | 許容電圧変動                                     | AC入力時   | 単相AC170 V~264 V              |           |               | 単相AC323 V~528 V              |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)  | DC241 V~374 V                |           |               | -                            |       |      |
| 許容周波数変動   | ±5%以内                                      |   |                              |           |               |                              |       |      |
| 消費電力 [W]  | 45   |   |                              |           |               |                              |       |      |
| インタフェース用電源  | DC24 V ± 10% (必要電流量: 0.3 A (CN8コネクタ信号を含む)) |   |                              |           |               |                              |       |      |
| 制御方式  | 正弦波PWM制御・電流制御方式                            |   |                              |           |               |                              |       |      |
| 外付け回生抵抗器 (標準付属品) の許容回生電力 (注2, 3, 11, 15) [W]        | 500 (800)                                  | 850 (1300)  |                              | 500 (800) | 850 (1300)    |                              |       |      |
| ダイナミックブレーキ (注4)                                     | 外付けオプション (注6, 14)                          |   |                              |           |               |                              |       |      |
| CC-Link IE TSN Class B (注13) (MR-J5-G(4)(-HS))      | 通信周期 (注10)                                 | 31.25 μs, 62.5 μs, 125 μs, 250 μs, 500 μs, 1 ms, 1.5 ms, 2 ms, 2.5 ms, 3 ms, 3.5 ms, 4 ms, 4.5 ms, 5 ms, 5.5 ms, 6 ms, 6.5 ms, 7 ms, 7.5 ms, 8 ms                         |                              |           |               |                              |       |      |
|   | プロトコルバージョン                                 | 1.0/2.0   |                              |           |               |                              |       |      |
| CC-Link IE TSN Class A (注12, 13) (MR-J5-G(4)(-HS))  | 通信周期 (注10)                                 | 500 μs~500 ms   |                              |           |               |                              |       |      |
|   | プロトコルバージョン                                 | 2.0   |                              |           |               |                              |       |      |
| EtherCAT® (MR-J5-G(4)(-HS)N1)                       | 通信周期 (注10)                                 | 125 μs, 250 μs, 500 μs, 1 ms, 2 ms, 4 ms, 8 ms  |                              |           |               |                              |       |      |
| EtherNet/IP® (注12) (MR-J5-G(4)(-HS)N1)              | サイクルタイム                                    | 1 ms~100 msから選択   |                              |           |               |                              |       |      |
|   |  |   |                              |           |               |                              |       |      |
| CC-Link IEフィールドネットワーク Basic (注12) (MR-J5-G(4)(-HS)) |  | 対応  |                              |           |               |                              |       |      |
| 通信機能 USB  |  | パソコンなどとの接続 (MR Configurator2対応)   |                              |           |               |                              |       |      |
| エンコーダ出力パルス  |  | 対応 (ABZ相パルス)  |                              |           |               |                              |       |      |
| アナログモニタ   |  | 2チャンネル  |                              |           |               |                              |       |      |
| 位置決めモード   |  | ポイントテーブル方式  |                              |           |               |                              |       |      |
| フルクロード制御  |  | 対応  |                              |           |               |                              |       |      |
| 機械端エンコーダ<br>インタフェース                                 | MR-J5-G(4)(-N1)                            | 三菱電機高速シリアル通信  |                              |           |               |                              |       |      |
|   | MR-J5-G(4)(-HS)(N1)                        | 三菱電機高速シリアル通信/ABZ相差動入力信号   |                              |           |               |                              |       |      |
| サーボ機能   |  | アドバンス制御振制御II、アダプティブフィルタII、ロバスタフィルタ、クイックチューニング、オートチューニング、ワンタッチ調整、タフドライブ機能、ドライブレコーダ機能、機械診断機能 (故障予測含む)、電力モニタ機能、ロストモーション補正機能、スケール計測機能、スーパートレース制御、押当て制御モード (注5)、ドライバ間通信機能 (注5) |                              |           |               |                              |       |      |
| 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、エンコーダ異常保護、回生異常保護、不足電圧保護、瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護、磁極検出保護、リニアサーボ制御異常保護   |                              |           |               |                              |       |      |
| 構造 (保護等級)   |  | 強冷、開放 (IP20) (注7, 9)  |                              |           |               |                              |       |      |
| 密着取付け   |  | 不可  |                              |           |               |                              |       |      |
| 質量 [kg]   |  | 12.7  |                              | 18.1      | 12.7          |                              | 18.1  |      |

G G-HS

サーボアンプ

サーボモータ  
[回転型]オプション、  
周辺機器配電制御機器、  
電線選定例

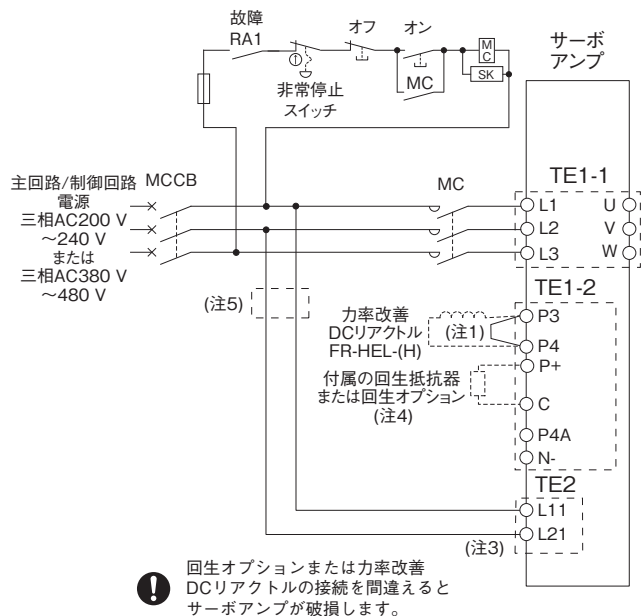
価格表

## MR-J5-G\_ (ネットワーク対応) 仕様 (200 V/400 V)

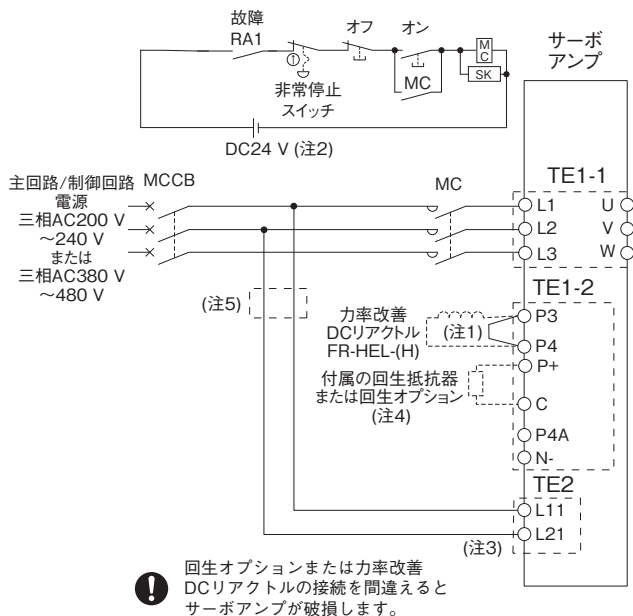
- 注) 1. 組み合わされた回転型サーボモータの定格出力と定格回転速度は記載された電源電圧・周波数の場合です。
2. 各システムに応じて最適な回生オプションが異なりますので、ドライブシステム容量選定ソフトウェアMotorizerを使用し、最適な回生オプションを選定してください。
3. 回生オプション使用時の許容回生電力 [W] については、本新製品ニュースの「回生オプション」を参照してください。
4. ダイナミックブレーキ使用時の許容負荷慣性モーメント比については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
5. MR-J5-G(4)-(HS)N1は本機能には対応していません。
6. 12 kW以上のサーボアンプには、外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時などにサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。
7. 規格認証の保護等級はIP00です。
8. DC入力時の電源系回路の接続例については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
9. 端子台部分を除きます。
10. 通信周期は、コントローラの仕様および接続デバイス局数に依存します。
11. 付属の回生抵抗器なしのサーボアンプもあります。詳細については、本新製品ニュースの「1軸サーボアンプ形名構成」を参照してください。
12. 本ネットワークの制約事項については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
13. 通信速度は1 Gbps/100 Mbpsを選択可能です。100 Mbps選択時の最小通信周期は500  $\mu$ sです。
14. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。
15. ( ) 内は冷却ファン (1.0 m<sup>3</sup>/min以上、92 mm角 × 2台) を設置し、[Pr. PA02] を変更した場合の値です。

## 主回路/制御回路電源の接続例

●三相200 Vおよび三相400 V, 12 kW~25 kW  
主回路電源のオン/オフをAC電源で駆動する場合



●三相200 Vおよび三相400 V, 12 kW~25 kW  
主回路電源のオン/オフをDC電源で駆動する場合



- 注) 1. 力率改善DCリアクトルを使用する場合は、P3とP4の間の短絡バーを外してください。  
2. 電磁接触器用のDC電源は、インタフェース用のDC24 V電源と共用しないでください。電磁接触器専用の電源を使用してください。  
3. 制御回路電源を無停電電源装置 (UPS) または絶縁トランスを使用して主回路電源と分離している場合でも、L11およびL21を接地しないでください。  
4. MR-J5-12KG\_/MR-J5-12KB\_/MR-J5-12KA\_以上のサーボアンプには内蔵再生抵抗器は付いていません。  
5. L11およびL21に使用する電線サイズが、L1, L2およびL3に使用する電線サイズより小さい場合は、ノーヒューズ遮断器を使用してください。詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。

! 実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

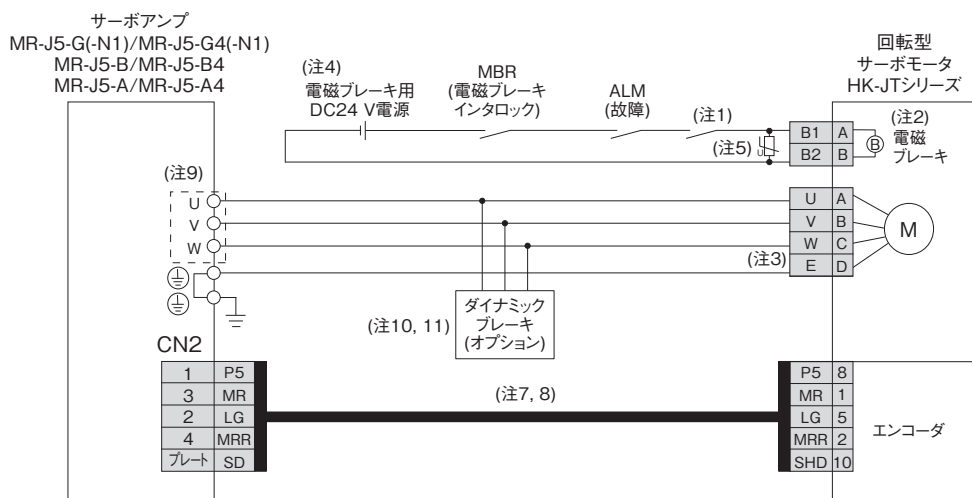


サーボモータの接続例 (回転型サーボモータ)

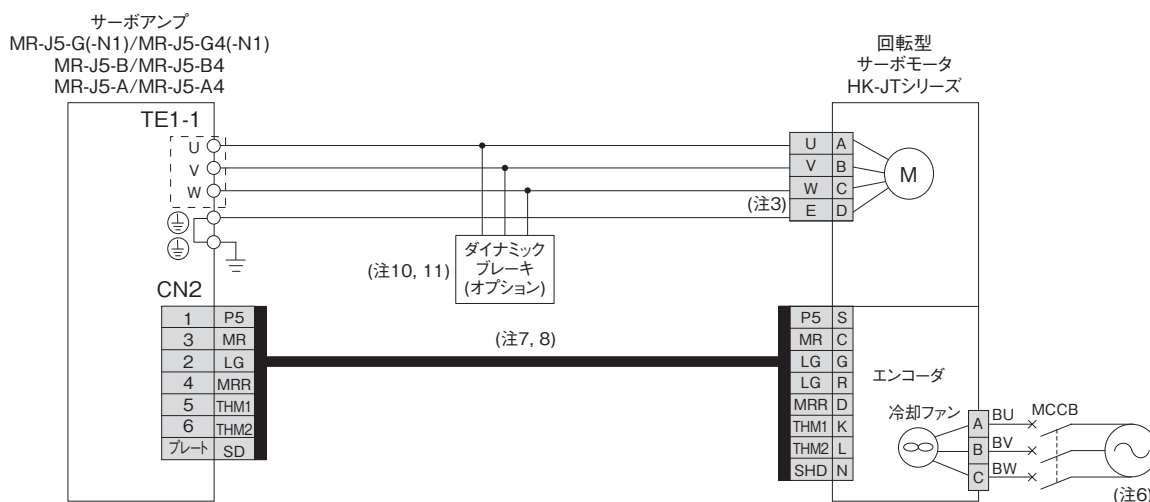
G B A

MR-J5-G(4)(-N1)/MR-J5-B(4)/MR-J5-A(4)によるセミクロード制御システム

●HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズの場合



●HK-JT1000 r/min (15 kW) シリーズ、HK-JT1500 r/min (22 kW) シリーズ の場合



- 注) 1. 非常停止スイッチに連動して回路を遮断する構成にしてください。  
 2. 電磁ブレーキ付きサーボモータの場合です。電磁ブレーキ端子には極性はありません。  
 3. サーボモータの接地はサーボアンプを中継し、制御盤の保護接地 (PE) 端子から大地に落としてください。  
 4. 電磁ブレーキ用のDC電源は、インタフェース用のDC24 V電源と共用しないでください。電磁ブレーキ専用の電源を使用してください。  
 5. B1とB2の間には、サージアブソーバを取り付けてください。  
 6. 冷却ファン端子に電源を供給してください。電源については、本新製品ニュースのサーボモータ仕様に記載の冷却ファン電源を参照してください。  
 7. オプションのエンコーダケーブルを用意しています。  
 8. ケーブルを製作する場合は、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。  
 9. サーボアンプの容量により、コネクタまたは端子が異なります。12 kW以上のサーボアンプについては本新製品ニュースの『外形寸法図』を参照してください。7 kWのサーボアンプについては『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。  
 10. 12 kW以上のサーボアンプには外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時などにサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。ダイナミックブレーキの配線については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
 11. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。

**!** 実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

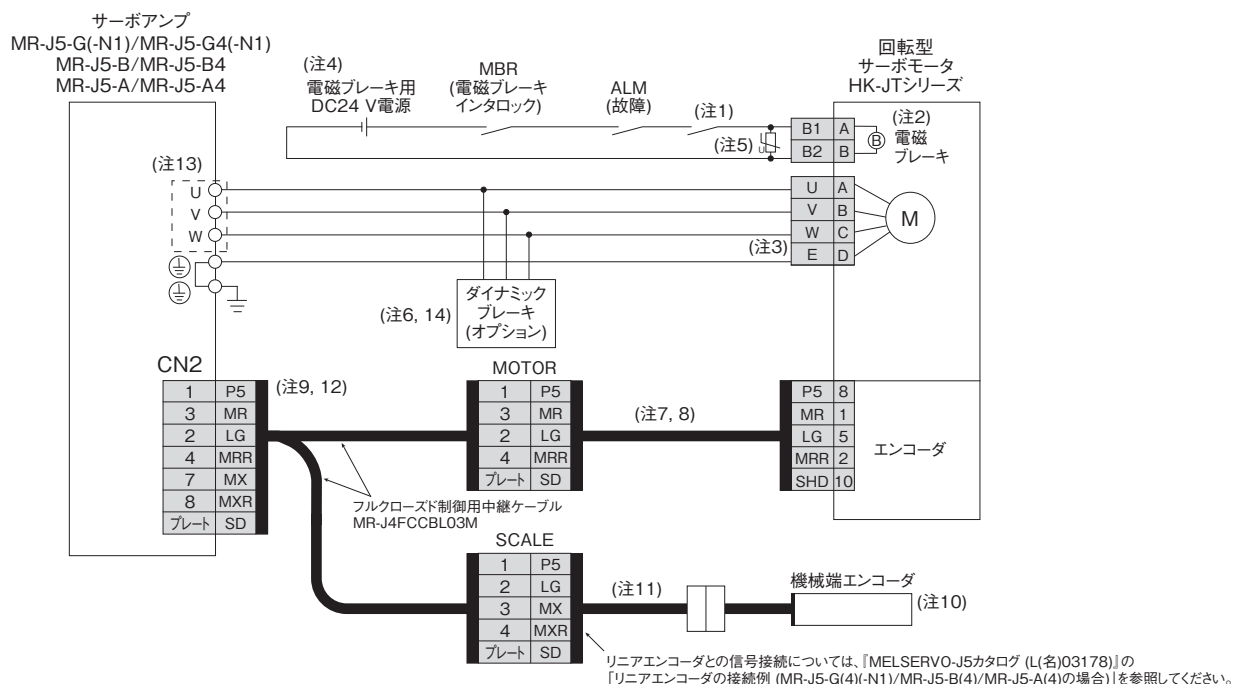
サーボアンプ  
 回転型  
 サーボモータ  
 オプション、  
 周辺機器  
 配電制御機器、  
 電線選定例  
 価格表

サーボモータの接続例 (回転型サーボモータ)

G B A

MR-J5-G(4)(-N1)/MR-J5-B(4)/MR-J5-A(4)によるフルクロード制御システム

●HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズの場合



1. 非常停止スイッチに連動して回路を遮断する構成にしてください。
2. 電磁ブレーキ付きサーボモータの場合です。電磁ブレーキ端子には極性はありません。
3. サーボモータの接地はサーボンプを中継し、制御盤の保護接地 (PE) 端子から大地に落としてください。
4. 電磁ブレーキ用のDC電源は、インタフェース用のDC24 V電源と共用しないでください。電磁ブレーキ専用の電源を使用してください。
5. B1とB2の間には、サージアブソーバを取り付けてください。
6. 12 kW以上のサーボンプには外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時などにサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。ダイナミックブレーキの配線については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
7. オプションのエンコーダケーブルを用意しています。
8. ケーブルを製作する場合は、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
9. フルクロード制御の場合、機械エンコーダおよびサーボモータエンコーダは2線式通信方式のみ対応しています。4線式は使用できません。
10. リニアエンコーダについては、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』の「リニアエンコーダ一覧」を参照してください。ロータリエンコーダを使用したフルクロード制御については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
11. 機械エンコーダごとに必要なエンコーダケーブルが異なりますので、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』および『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
12. MR-J5-G(4)(-N1)/MR-J5-B(4)/MR-J5-A(4)でフルクロード制御システムを構築する場合、CN2コネクタにはMR-J4FCCBL03M中継ケーブル、またはMR-J3THMCN2コネクタセットを使用して製作した中継ケーブルを接続してください。
13. サーボンプの容量により、コネクタまたは端子が異なります。12 kW以上のサーボンプについては本新製品ニュースの『外形寸法図』を参照してください。7 kWのサーボンプについては『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。
14. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボンプは瞬時停電時にサーボオフになります。



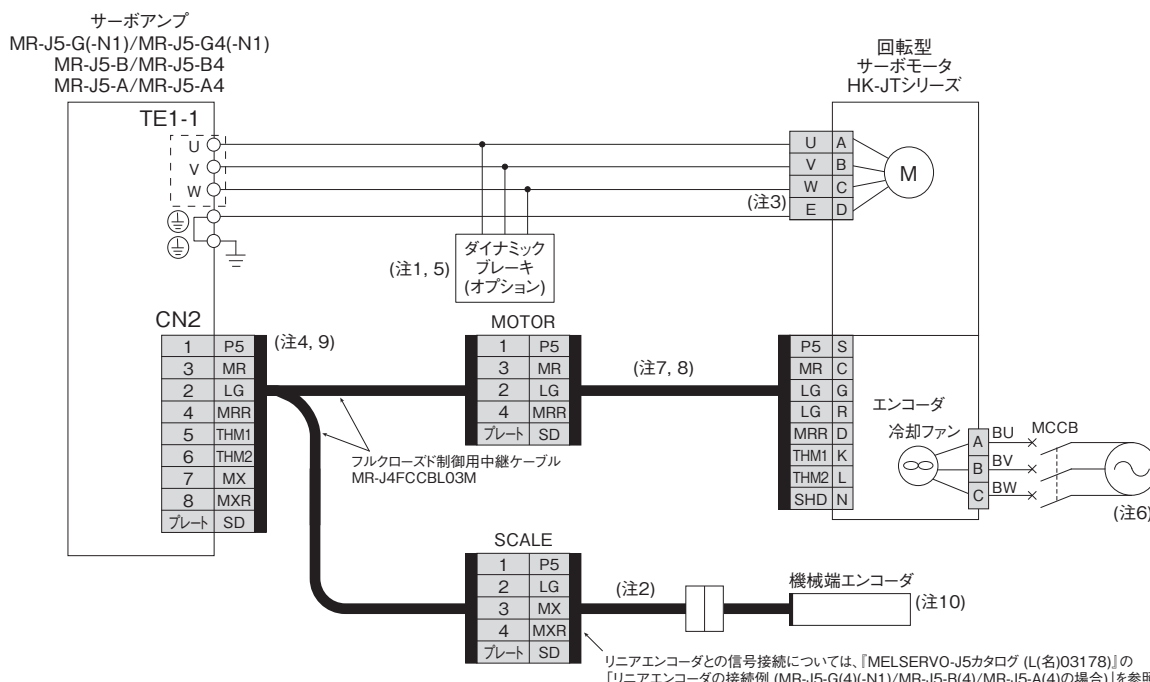
実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

サーボモータの接続例 (回転型サーボモータ)

G B A

MR-J5-G(4)(-N1)/MR-J5-B(4)/MR-J5-A(4)によるフルクロード制御システム

●HK-JT1000 r/min (15 kW) シリーズ、HK-JT1500 r/min (22 kW) シリーズ の場合



- 注) 1. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。
2. 機械端エンコーダごとに必要なエンコーダケーブルが異なりますので、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』および『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
3. サーボモータの接地はサーボアンプを中継し、制御盤の保護接地 (PE) 端子から大地に落としてください。
4. MR-J5-G(4)(-N1)/MR-J5-B(4)/MR-J5-A(4)でフルクロード制御システムを構築する場合、CN2コネクタにはMR-J4FCCBL03M中継ケーブル、またはMR-J3THMCN2コネクタセットを使用して製作した中継ケーブルを接続してください。
5. 12 kW以上のサーボアンプには外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時などにサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。ダイナミックブレーキの配線については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
6. 冷却ファン端子に電源を供給してください。電源については、本新製品ニュースのサーボモータ仕様に記載の冷却ファン電源を参照してください。
7. オプションのエンコーダケーブルを用意しています。
8. ケーブルを製作する場合は、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
9. フルクロード制御の場合、機械端エンコーダおよびサーボモータエンコーダは2線式通信方式のみ対応しています。4線式は使用できません。
10. リニアエンコーダについては、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』の「リニアエンコーダ一覧」を参照してください。ロータリエンコーダを使用したフルクロード制御については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。

**!** 実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

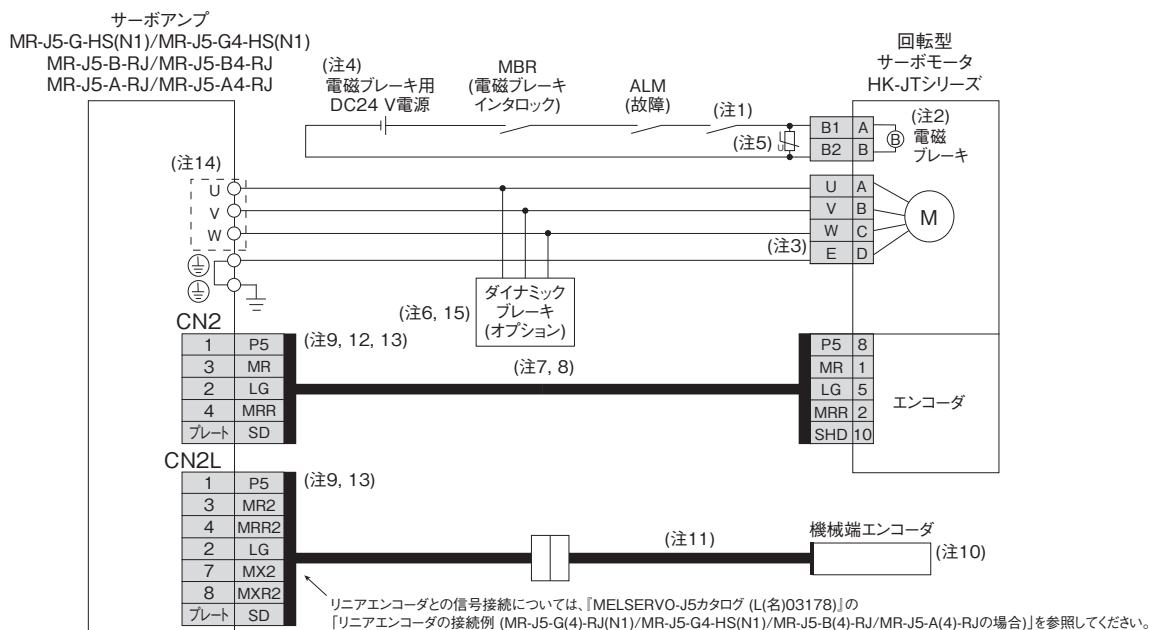
サーボアンプ  
回転型  
サーボモータ  
オプション、  
周辺機器  
配電制御機器、  
電線選定例  
価格表

サーボモータの接続例 (回転型サーボモータ)

G-HS B-RJ A-RJ

MR-J5-G(4)-HS(N1)/MR-J5-B(4)-RJ/MR-J5-A(4)-RJによるフルロード制御システム

●HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズの場合



- 注) 1. 非常停止スイッチに連動して回路を遮断する構成にしてください。
2. 電磁ブレーキ付きサーボモータの場合です。電磁ブレーキ端子には極性はありません。
3. サーボモータの接地はサーボアンプを中継し、制御盤の保護接地 (PE) 端子から大地に落としてください。
4. 電磁ブレーキ用のDC電源は、インタフェース用のDC24 V電源と共用しないでください。電磁ブレーキ専用の電源を使用してください。
5. B1とB2の間には、サーミアブソーバを取り付けてください。
6. 12 kW以上のサーボアンプには外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時などにサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。ダイナミックブレーキの配線については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
7. オプションのエンコーダケーブルを用意しています。
8. ケーブルを製作する場合は、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
9. 機械端エンコーダおよびサーボモータエンコーダは2線式通信方式および4線式通信方式に対応しています。
10. リニアエンコーダについては、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』の「リニアエンコーダ一覧」を参照してください。ロータリエンコーダを使用したフルロード制御については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
11. 機械端エンコーダごとに必要なエンコーダケーブルが異なりますので、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』および『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
12. このサーボモータエンコーダの配線は2線式通信方式の場合です。
13. MR-J5-G(4)-HS(N1)/MR-J5-B(4)-RJ/MR-J5-A(4)-RJでフルロード制御システムを構築する場合、CN2コネクタにはサーボモータエンコーダを、CN2Lコネクタには機械端エンコーダを接続してください。MR-J4FCCBL03M中継ケーブルおよびMR-J3THMCN2コネクタセットを使用して製作した中継ケーブルは使用できません。
14. サーボアンプの容量により、コネクタまたは端子が異なります。12 kW以上のサーボアンプについては本新製品ニュースの「外形寸法図」を参照してください。7 kWのサーボアンプについては『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。
15. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けしないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。



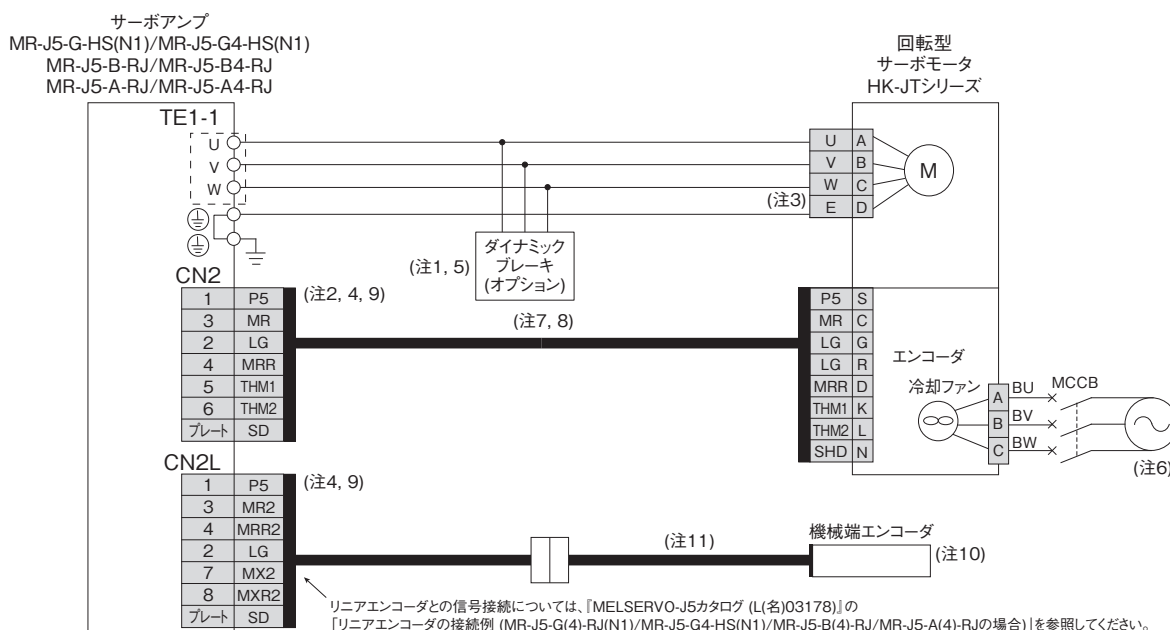
実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

サーボモータの接続例 (回転型サーボモータ)

G-HS B-RJ A-RJ

MR-J5-G(4)-HS(N1)/MR-J5-B(4)-RJ/MR-J5-A(4)-RJによるフルロード制御システム

●HK-JT1000 r/min (15 kW) シリーズ、HK-JT1500 r/min (22 kW) シリーズ の場合



- 注) 1. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けしないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。
2. このサーボモータエンコーダの配線は2線式通信方式の場合です。
3. サーボモータの接地はサーボアンプを中継し、制御盤の保護接地 (PE) 端子から大地に落としてください。
4. MR-J5-G(4)-HS(N1)/MR-J5-B(4)-RJ/MR-J5-A(4)-RJでフルロード制御システムを構築する場合、CN2コネクタにはサーボモータエンコーダを、CN2Lコネクタには機械端エンコーダを接続してください。MR-J4FCCBL03M中継ケーブルおよびMR-J3THMCN2コネクタセットを使用して製作した中継ケーブルは使用できません。
5. 12 kW以上のサーボアンプには外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時にサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。ダイナミックブレーキの配線については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
6. 冷却ファン端子に電源を供給してください。電源については、本新製品ニュースのサーボモータ仕様に記載の冷却ファン電源を参照してください。
7. オプションのエンコーダケーブルを用意しています。
8. ケーブルを製作する場合は、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。
9. 機械端エンコーダおよびサーボモータエンコーダは2線式通信方式および4線式通信方式に対応しています。
10. リニアエンコーダについては、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』の「リニアエンコーダ一覧」を参照してください。ロータリエンコーダを使用したフルロード制御については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
11. 機械端エンコーダごとに必要なエンコーダケーブルが異なりますので、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』および『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。



実際の配線および使用については、必ず「ユーザーズマニュアル」をよくお読みください。機器の知識、安全の情報および注意事項についてご確認のうえ、使用してください。

サーボアンプ

回転型  
サーボモータ

オプション、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

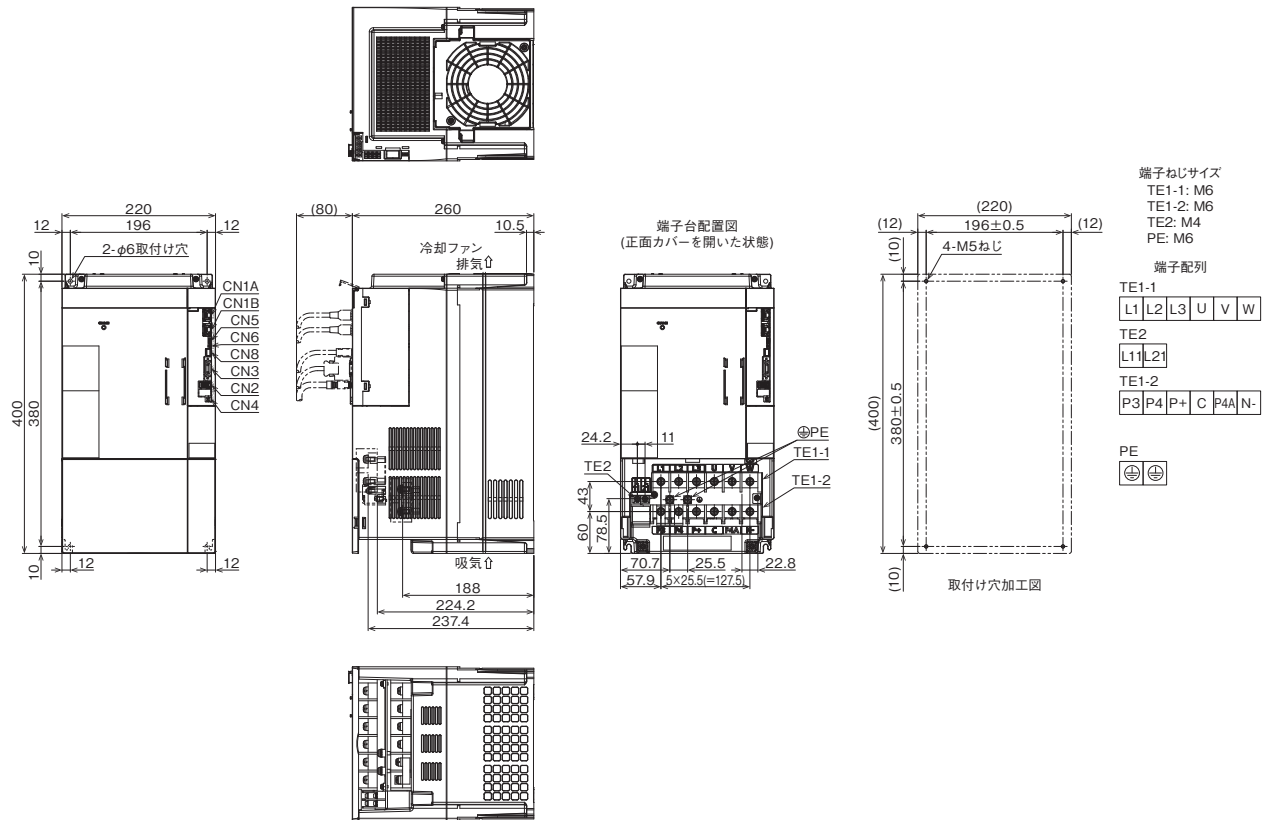
価格表

# サーボアンプ

## MR-J5-G 外形寸法図

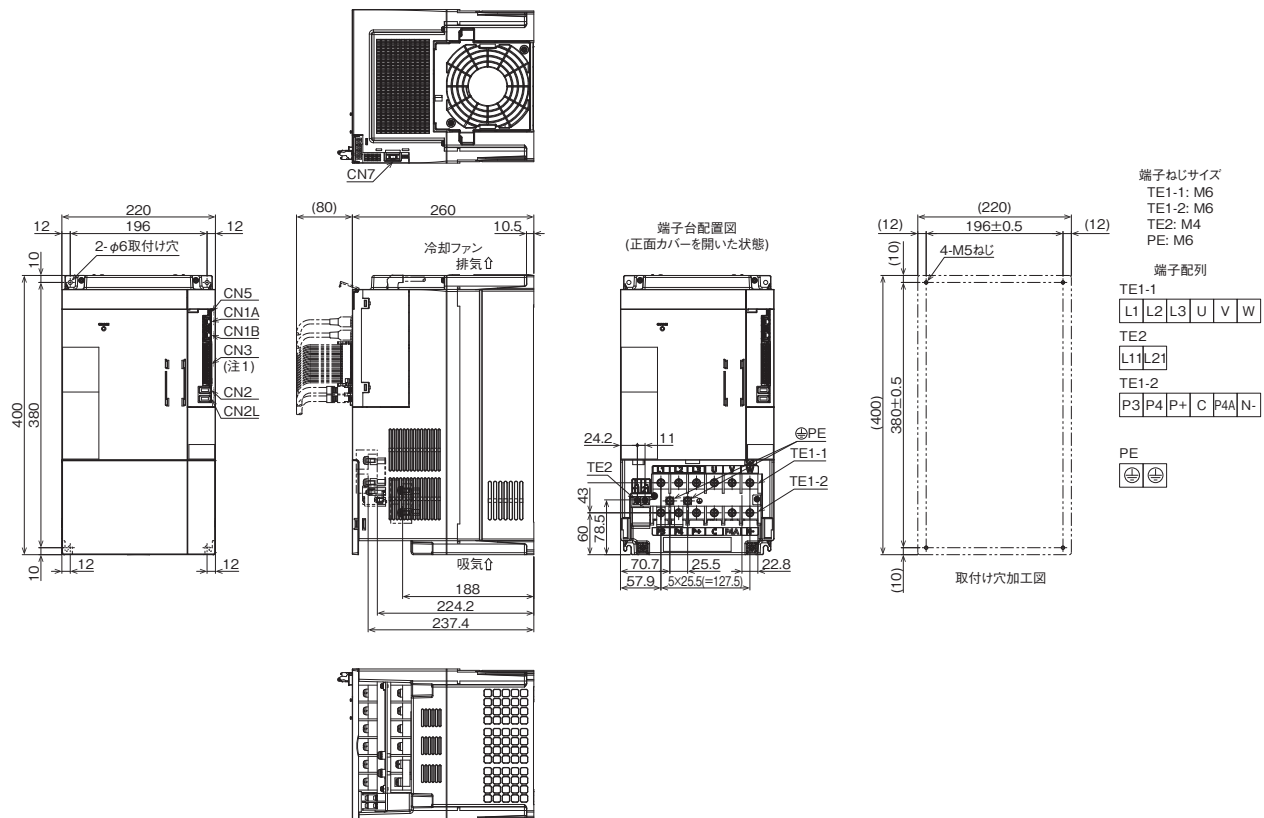
G G-HS

### ●MR-J5-12KG(4)-(N1), MR-J5-17KG(4)-(N1)



[単位: mm]

### ●MR-J5-12KG(4)-HS(N1), MR-J5-17KG(4)-HS(N1)

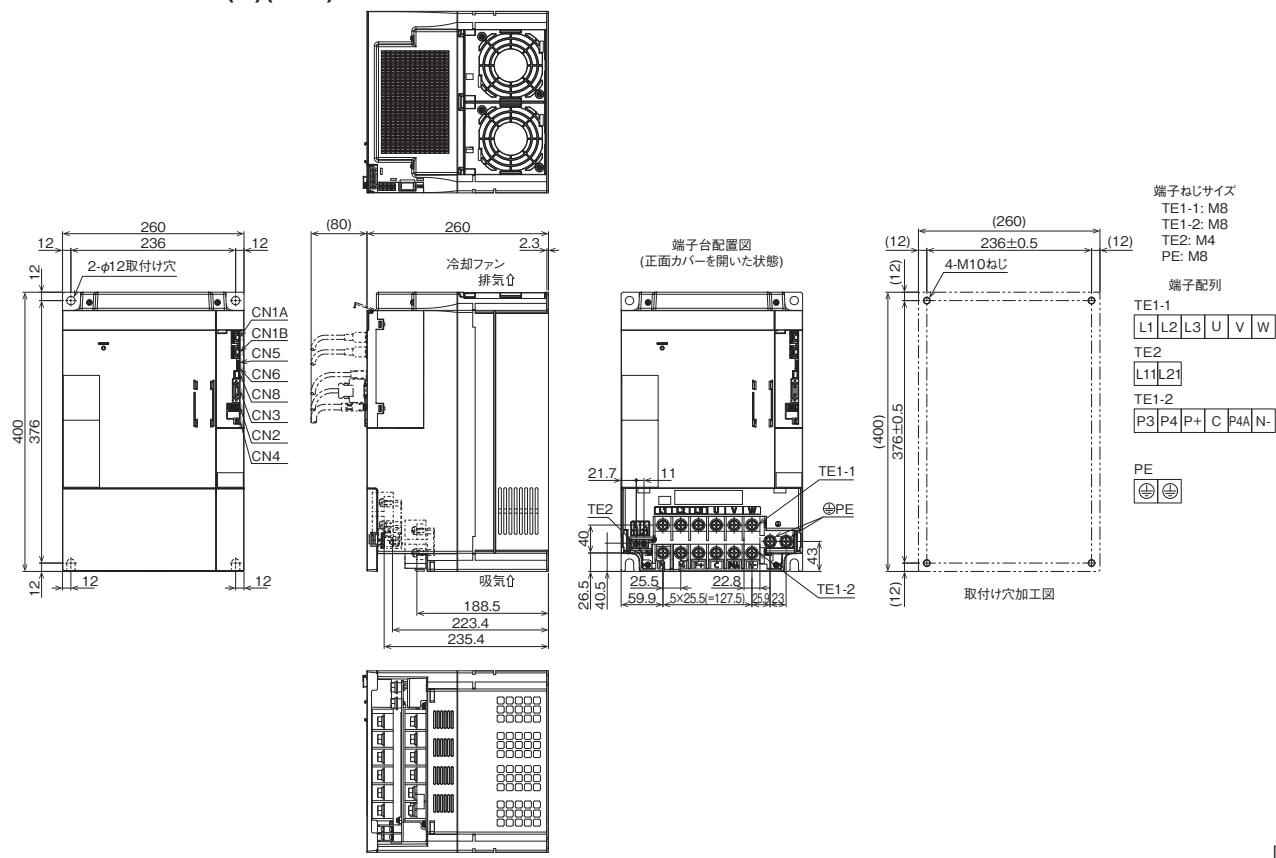


[単位: mm]

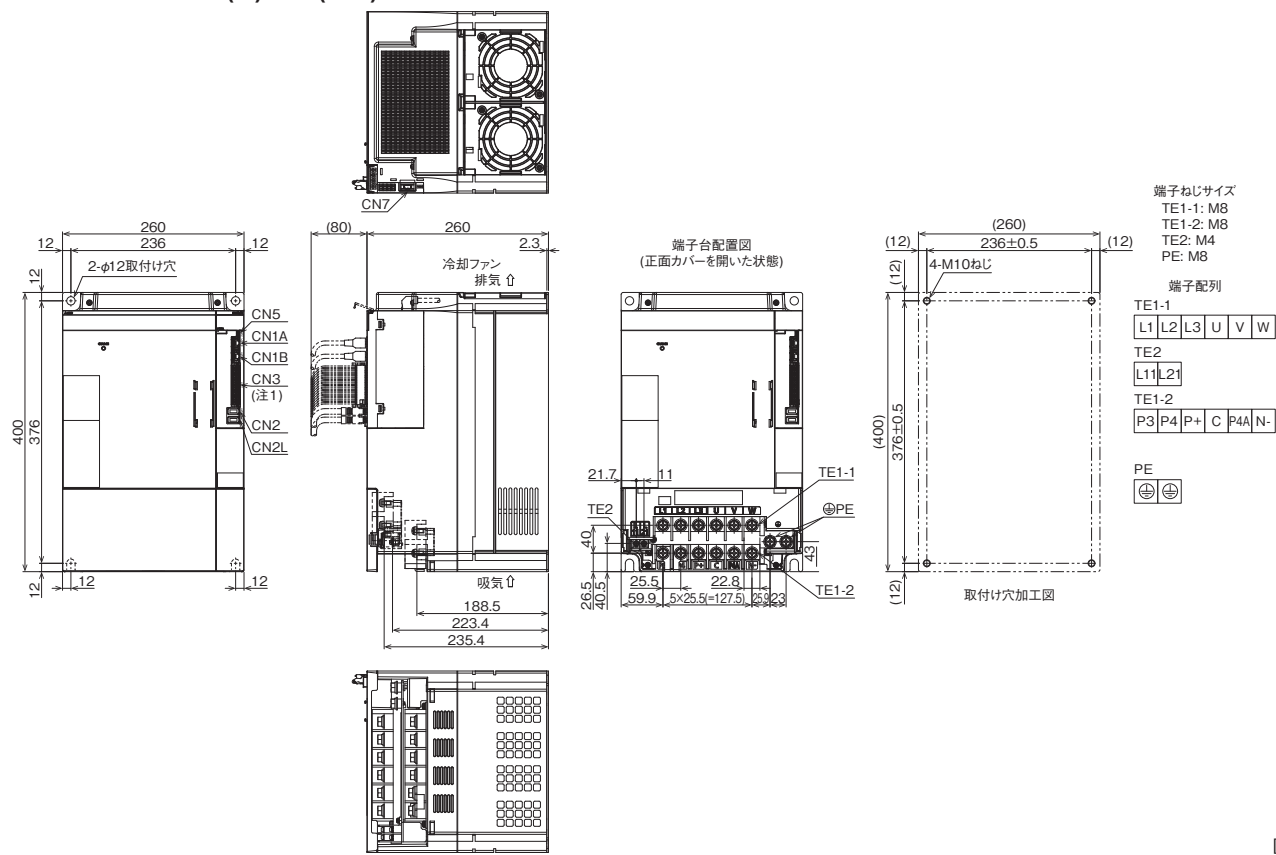
注) 1. CN3コネクタはサーボアンプに付属しています。

MR-J5-G\_外形寸法図

●MR-J5-25KG(4)(-N1)



●MR-J5-25KG(4)-HS(N1)



注) 1. CN3コネクタはサーボアンプに付属しています。

MR-J5-B\_ (SSCNETⅢ/H) 仕様 (200 V/400 V)

B B-RJ

安全監視機能・安全性能、周辺機器との接続、標準接続例、外部エンコーダ接続仕様、リニアエンコーダ接続例は、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。

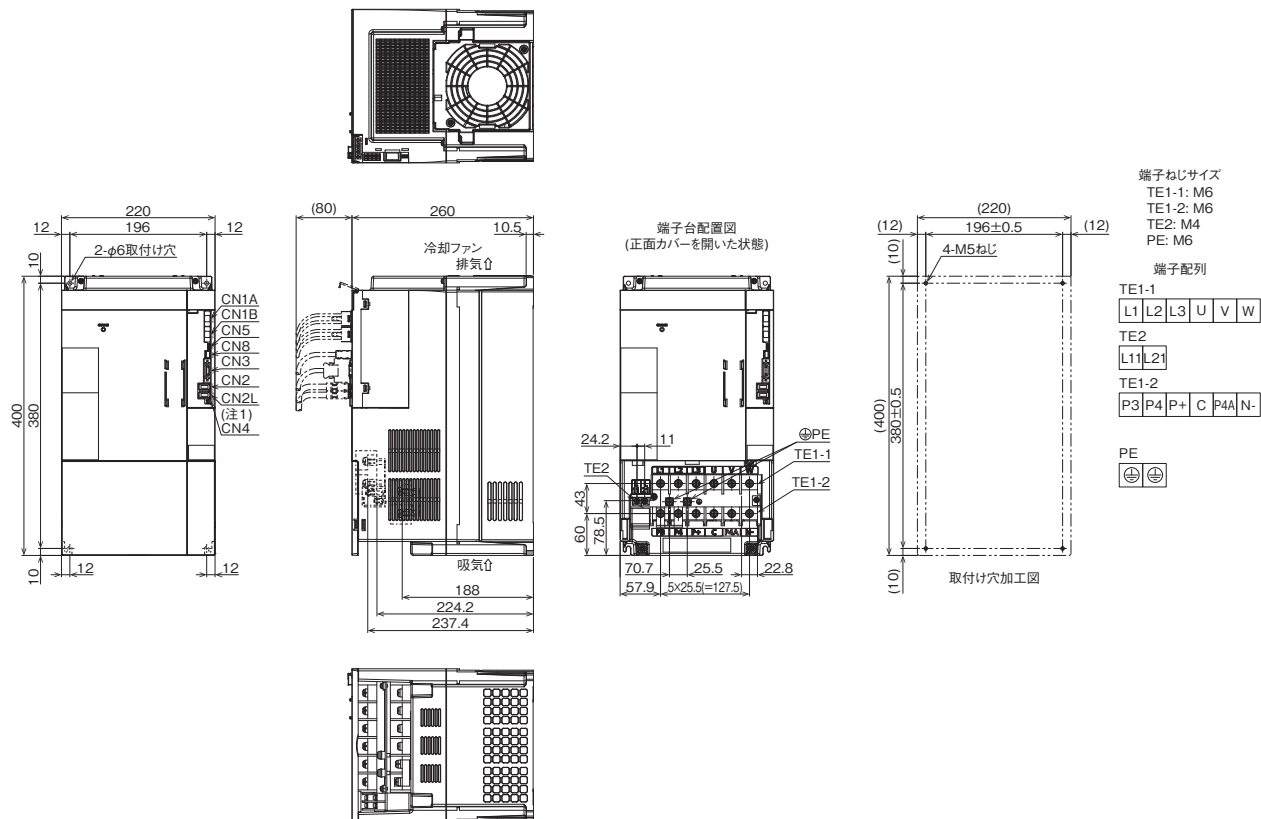
| サーボアンプ形名 MR-J5_(-RJ)                        |  | 12KB                    | 17KB                         | 25KB      | 12KB4         | 17KB4                        | 25KB4 |      |
|---|--|-------------------------|------------------------------|-----------|---------------|------------------------------|-------|------|
| 出力  | 電圧   | 三相AC0 V~240 V           |                              |           | 三相AC0 V~480 V |                              |       |      |
|   | 定格電流 [A]   | 68.0                    | 87.0                         | 126.0     | 32.0          | 41.0                         | 63.0  |      |
| 主回路電源入力                                     | 電圧・周波数 (注1)  | AC入力時                   | 三相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |           |               | 三相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)              | DC283 V~340 V                |           |               | -                            |       |      |
|   | 定格電流 [A]   | AC入力時                   | 52.0                         | 72.2      | 109.7         | 26.0                         | 36.1  | 54.8 |
|   |  | DC入力時 (注8)              | 63.6                         | 77.7      | 132.9         | -                            |       |      |
|   | 許容電圧変動   | AC入力時                   | 三相AC170 V~264 V              |           |               | 三相AC323 V~528 V              |       |      |
| DC入力時 (注8)                                  |  | DC241 V~374 V           |                              |           | -             |                              |       |      |
| 許容周波数変動                                     | ±5 %以内   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 制御回路電源入力                                    | 電圧・周波数   | AC入力時                   | 単相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |           |               | 単相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)              | DC283 V~340 V                |           |               | -                            |       |      |
|   | 定格電流 [A]   | 0.3                     |                              |           | 0.2           |                              |       |      |
|   | 許容電圧変動   | AC入力時                   | 単相AC170 V~264 V              |           |               | 単相AC323 V~528 V              |       |      |
|   |  | DC入力時 (注8)              | DC241 V~374 V                |           |               | -                            |       |      |
| 許容周波数変動                                     | ±5 %以内   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 消費電力 [W]                                    | 45   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| インタフェース用電源                                  | DC24 V ± 10 % (必要電流量: 0.3 A (CN8コネクタ信号を含む))  |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 制御方式  | 正弦波PWM制御・電流制御方式  |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 外付け回生抵抗器 (標準付属品) の許容回生電力 (注2, 3, 5, 12) [W] | 500 (800)  | 850 (1300)              |                              | 500 (800) | 850 (1300)    |                              |       |      |
| ダイナミックブレーキ (注4)                             | 外付けオプション (注6, 11)  |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| SSCNETⅢ/H 通信周期 (注10)                        | 0.222 ms, 0.444 ms, 0.888 ms   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 通信機能   USB                                  | パソコンなどの接続 (MR Configurator2対応)   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| エンコーダ出力パルス                                  | 対応 (ABZ相パルス)   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| アナログモニタ                                     | 2チャンネル   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| フルロード制御                                     | 対応   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 機械端エンコーダ                                    | MR-J5-B(4)   | 三菱電機高速シリアル通信            |                              |           |               |                              |       |      |
| インタフェース                                     | MR-J5-B(4)-RJ  | 三菱電機高速シリアル通信/ABZ相差動入力信号 |                              |           |               |                              |       |      |
| サーボ機能                                       | アドバンス制御制御Ⅱ、アダプティブフィルタⅡ、ロバストフィルタ、クイックチューニング、オートチューニング、ワンタッチ調整、タフドライブ機能、ドライブレコーダ機能、機械診断機能 (故障予測含む)、電力モニタ機能、ロストモーション補正機能、スケール計測機能、スーパートレース制御、押当て制御モード、ドライバ間通信機能 |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 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、エンコーダ異常保護、回生異常保護、不足電圧保護、瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護、磁極検出保護、リニアサーボ制御異常保護  |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 構造 (保護等級)                                   | 強冷、開放 (IP20) (注7, 9)   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 密着取付け                                       | 不可   |                         |                              |           |               |                              |       |      |
| 質量 [kg]                                     | 12.7   |                         | 18.1                         | 12.7      |               | 18.1                         |       |      |

- 注) 1. 組み合わせられた回転型サーボモータの定格出力と定格回転速度は記載された電源電圧・周波数の場合です。  
 2. 各システムに応じて最適な回生オプションが異なりますので、ドライブシステム容量選定ソフトウェアMotorizerを使用し、最適な回生オプションを選定してください。  
 3. 回生オプション使用時の許容回生電力 [W] については、本新製品ニュースの「回生オプション」を参照してください。  
 4. ダイナミックブレーキ使用時の許容負荷慣性モーメント比については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
 5. 付属の回生抵抗器なしのサーボアンプもあります。詳細については、本新製品ニュースの「1軸サーボアンプ形名構成」を参照してください。  
 6. 12 kW以上のサーボアンプには、外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時にサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。  
 7. 規格認証の保護等級はIP00です。  
 8. DC入力時の電源系回路の接続例については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
 9. 端子台部分を除きます。  
 10. 通信周期は、コントローラの仕様および接続軸数に依存します。  
 11. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。  
 12. ( ) 内は冷却ファン (1.0 m³/min以上、92 mm角 × 2台) を設置し、[Pr. PA02] を変更した場合の値です。

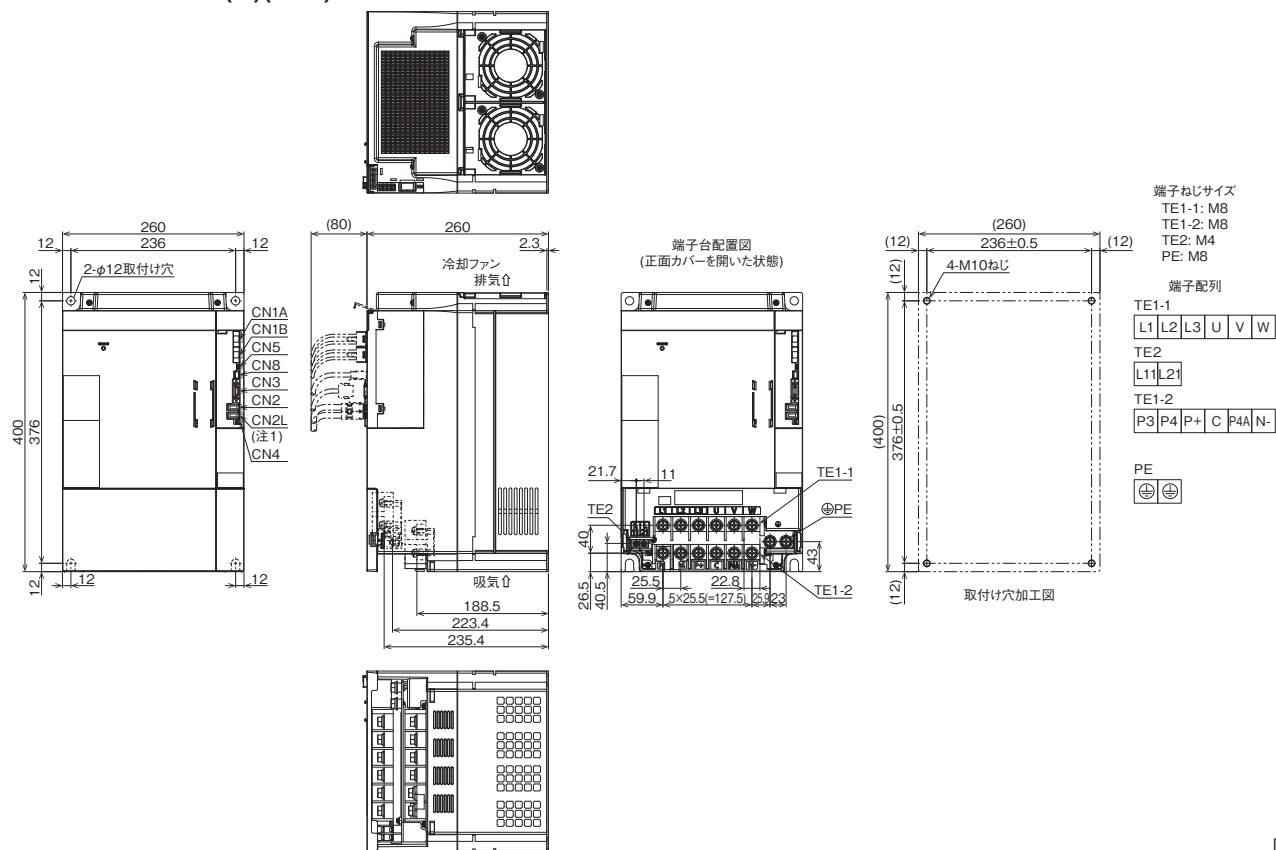


MR-J5-B\_外形寸法図

●MR-J5-12KB(4)(-RJ), MR-J5-17KB(4)(-RJ)



●MR-J5-25KB(4)(-RJ)



注) 1. MR-J5-B(4)サーボアンプには、CN2Lコネクタはありません。

# サーボアンプ

## MR-J5-A\_ (汎用インタフェース) 仕様 (200 V/400 V)

A

A-RJ

安全監視機能・安全性能、周辺機器との接続、標準接続例、外部エンコーダ接続仕様、リニアエンコーダ接続例は、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)』を参照してください。

| サーボアンプ形名 MR-J5_(-RJ)                   |  | 12KA   | 17KA                         | 25KA  | 12KA4         | 17KA4                        | 25KA4 |      |
|--|--|--|------------------------------|-------|---------------|------------------------------|-------|------|
| 出力                                     | 電圧   | 三相AC0 V~240 V  |                              |       | 三相AC0 V~480 V |                              |       |      |
|  | 定格電流 [A]   | 68.0   | 87.0                         | 126.0 | 32.0          | 41.0                         | 63.0  |      |
| 主回路電源入力                                | 電圧・周波数 (注1)  | AC入力時  | 三相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |       |               | 三相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|  |  | DC入力時 (注8)   | DC283 V~340 V                |       |               | -                            |       |      |
|  | 定格電流 [A]   | AC入力時  | 52.0                         | 72.2  | 109.7         | 26.0                         | 36.1  | 54.8 |
|  |  | DC入力時 (注8)   | 63.6                         | 77.7  | 132.9         | -                            |       |      |
|  | 許容電圧変動   | AC入力時  | 三相AC170 V~264 V              |       |               | 三相AC323 V~528 V              |       |      |
| DC入力時 (注8)                             |  | DC241 V~374 V  |                              |       | -             |                              |       |      |
| 許容周波数変動                                | ±5 %以内   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 制御回路電源入力                               | 電圧・周波数   | AC入力時  | 単相AC200 V~240 V, 50 Hz/60 Hz |       |               | 単相AC380 V~480 V, 50 Hz/60 Hz |       |      |
|  |  | DC入力時 (注8)   | DC283 V~340 V                |       |               | -                            |       |      |
|  | 定格電流 [A]   | 0.3  |                              |       | 0.2           |                              |       |      |
|  | 許容電圧変動   | AC入力時  | 単相AC170 V~264 V              |       |               | 単相AC323 V~528 V              |       |      |
|  |  | DC入力時 (注8)   | DC241 V~374 V                |       |               | -                            |       |      |
| 許容周波数変動                                | ±5 %以内   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 消費電力 [W]                               | 45   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| インタフェース用電源                             | DC24 V ± 10 % (必要電流容量: 0.5 A (CN8コネクタ信号を含む))   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 制御方式                                   | 正弦波PWM制御・電流制御方式  |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 外付け回生抵抗器 (標準付属品)の許容回生電力 (注2, 3, 5, 10) | [W]  | 500<br>(800)   | 850<br>(1300)                |       | 500<br>(800)  | 850<br>(1300)                |       |      |
| ダイナミックブレーキ (注4)                        | 外付けオプション (注6, 11)  |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 通信機能                                   | USB  | パソコンなどの接続 (MR Configurator2対応)   |                              |       |               |                              |       |      |
|  | RS-422/RS-485  | 最大32軸まで1:n通信   |                              |       |               |                              |       |      |
| エンコーダ出力パルス                             | 対応 (ABZ相パルス)   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| アナログモニタ                                | 2チャンネル   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 位置制御モード                                | 最大入力パルス周波数   | 4 Mpulses/s (差動レシーバ時)、200 kpulses/s (オープンコレクタ時)  |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 位置決め帰還パルス  | エンコーダ分解能 (サーボモータ1回転あたりの分解能): 26ビット   |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 指令パルス倍率  | 電子ギアA/B倍 A = 1~2147483647, B = 1~2147483647, 1/10 < A/B < 64000                              |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 位置決め完了幅設定  | 0 pulse~±16777215 pulses (指令パルス単位)   |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 誤差過大   | ±3回転   |                              |       |               |                              |       |      |
| 速度制御モード                                | トルク制限  | サーボパラメータ設定または外部アナログ入力による設定 (DC0 V~+10 V/最大トルク)   |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 速度制御範囲   | アナログ速度指令 1:2000、内部速度指令 1:5000  |                              |       |               |                              |       |      |
|  | アナログ速度指令入力   | DC0 V~±10 V/定格回転速度 (10 Vでの回転速度は [Pr. PC12] で変更可能)  |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 速度変動率  | ±0.01 %以下 (負荷変動: 0 %~100 %), 0 % (電源変動: ±10 %)<br>±0.2 %以下 (周囲温度: 25 °C ± 10 °C) アナログ速度指令時のみ |                              |       |               |                              |       |      |
| トルク制限                                  | サーボパラメータ設定または外部アナログ入力による設定 (DC0 V~+10 V/最大トルク)   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| トルク制御モード                               | アナログトルク指令入力  | DC0 V~±8 V/最大トルク (入力インピーダンス: 10 kΩ~12 kΩ)  |                              |       |               |                              |       |      |
|  | 速度制限   | サーボパラメータ設定または外部アナログ入力による設定 (DC0 V~±10 V/定格回転速度)  |                              |       |               |                              |       |      |
| フルロード制御                                | 対応   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 機械端エンコーダインタフェース                        | MR-J5-A(4)   | 三菱電機高速シリアル通信   |                              |       |               |                              |       |      |
|  | MR-J5-A(4)-RJ  | 三菱電機高速シリアル通信/ABZ相差動入力信号  |                              |       |               |                              |       |      |
| サーボ機能                                  | アドバンス制御II、アダプティブフィルタII、ロバストフィルタ、クイックチューニング、オートチューニング、ワンタッチ調整、タフドライブ機能、ドライブレコーダ機能、機械診断機能 (故障予測含む)、電力モニタ機能、ロストモーション補正機能、スーパートレース制御 |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 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、エンコーダ異常保護、回生異常保護、不足電圧保護、瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護、磁極検出保護、リニアサーボ制御異常保護                          |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 構造 (保護等級)                              | 強冷、開放 (IP20) (注7, 9)   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 密着取付け                                  | 不可   |  |                              |       |               |                              |       |      |
| 質量 [kg]                                |  | 12.7   |                              | 18.1  |               | 12.7                         | 18.1  |      |

A A-RJ

サーボアンプ

サーボモータ  
[回転型]オプション、  
周辺機器配電制御機器、  
電線選定例

価格表

## MR-J5-A\_ (汎用インタフェース) 仕様 (200 V/400 V)

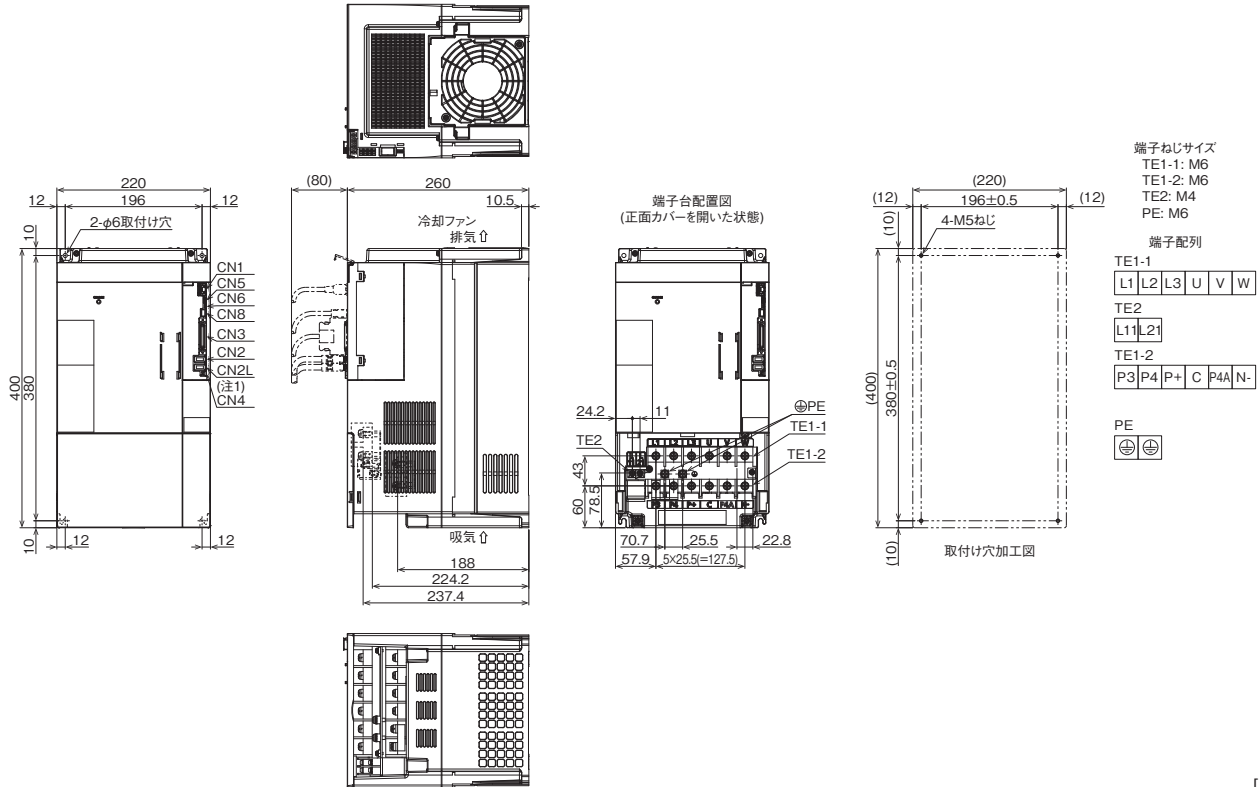
- 注) 1. 組み合わされた回転型サーボモータの定格出力と定格回転速度は記載された電源電圧・周波数の場合です。
2. 各システムに応じて最適な回生オプションが異なりますので、ドライブシステム容量選定ソフトウェアMotorizerを使用し、最適な回生オプションを選択してください。
3. 回生オプション使用時の許容回生電力 [W] については、本新製品ニュースの「回生オプション」を参照してください。
4. ダイナミックブレーキ使用時の許容負荷慣性モーメント比については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
5. 付属の回生抵抗器なしのサーボアンプもあります。詳細については、本新製品ニュースの「1軸サーボアンプ形名構成」を参照してください。
6. 12 kW以上のサーボアンプには、外付けダイナミックブレーキを使用してください。外付けダイナミックブレーキを使用しない場合、非常停止時にサーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。
7. 規格認証の保護等級はIP00です。
8. DC入力時の電源系回路の接続例については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。
9. 端子台部分を除きます。
10. ( ) 内は冷却ファン (1.0 m<sup>3</sup>/min以上、92 mm角 × 2台) を設置し、[Pr. PA02] を変更した場合の値です。
11. SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けしないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。

# サーボアンプ

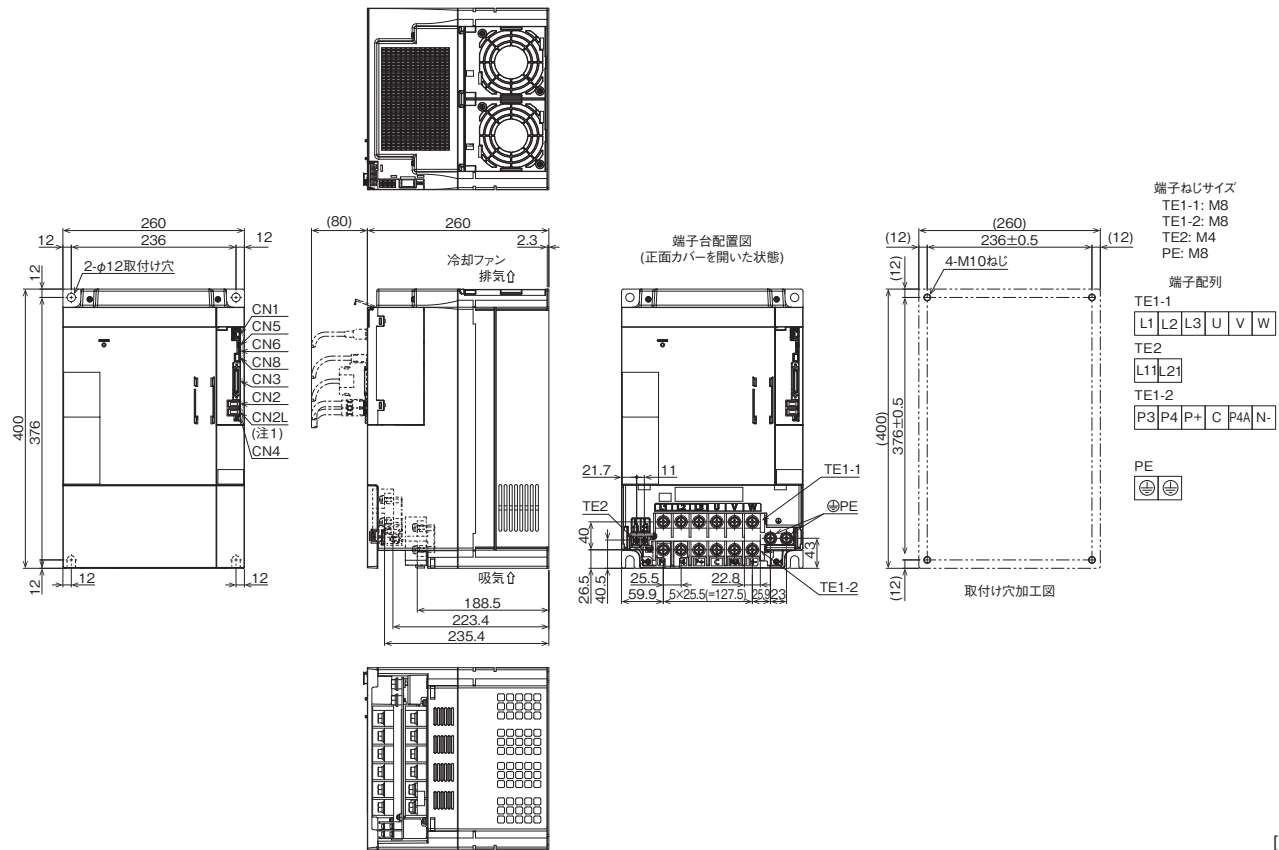
## MR-J5-A\_外形寸法図

A A-RJ

### ●MR-J5-12KA(4)(-RJ), MR-J5-17KA(4)(-RJ)



### ●MR-J5-25KA(4)(-RJ)

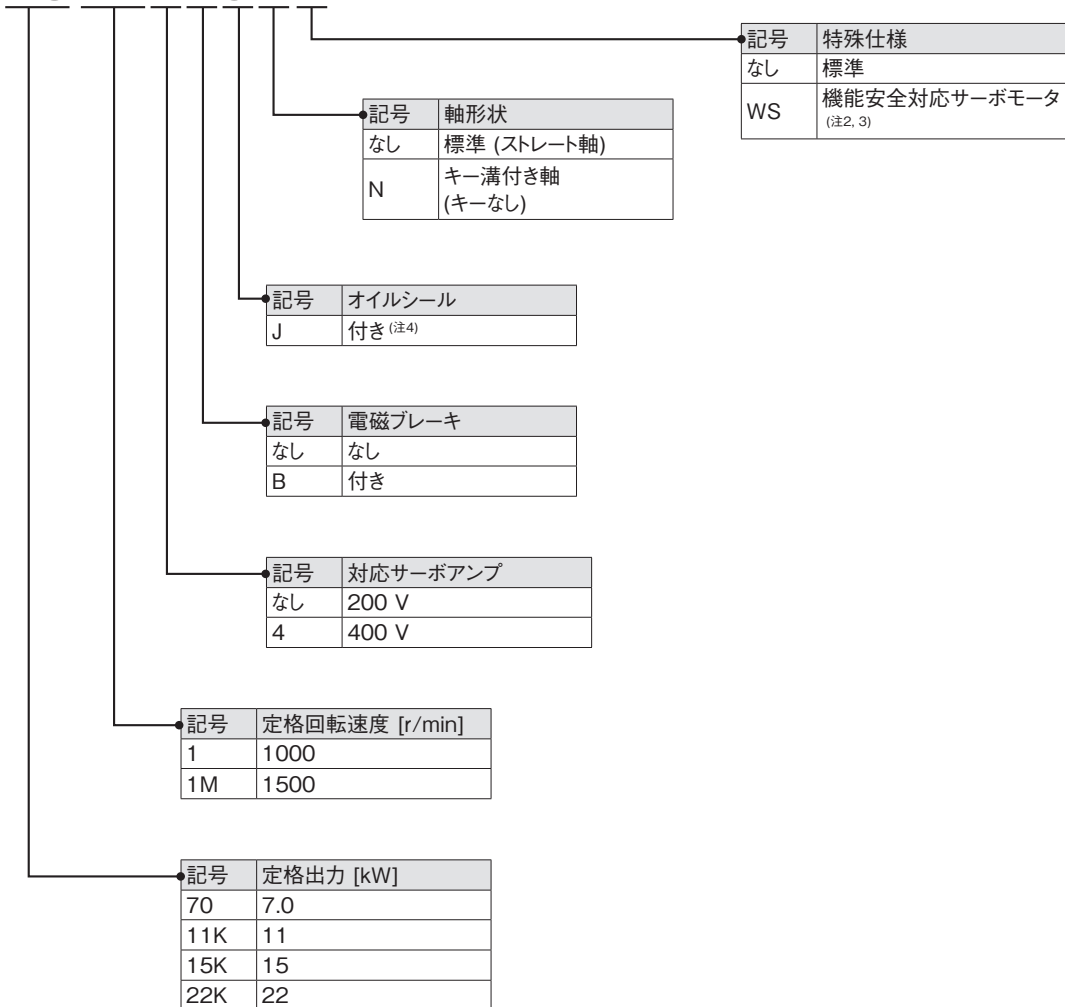


注) 1. MR-J5-A(4)サーボアンプには、CN2Lコネクタはありません。

形名構成 (注1)

●HK-JT シリーズ (低慣性、中・大容量)

HK-JT701M4BJ



注) 1. ここでは形名の内容を説明しています。全ての記号の組合せが存在するものではありません。  
 2. 機能安全対応サーボモータの外寸法は、標準サーボモータと同じです。  
 3. 定格回転速度1500 r/minのサーボモータのみ対応しています。  
 4. 標準仕様でオイルシール付きです。

サーボアンプ  
 回転型サーボモータ  
 オフシジョン、周辺機器  
 配電制御機器、電線選定例  
 価格表

# 回転型サーボモータ

## HK-JT\_J (低慣性、中・大容量)

200 Vサーボアンプ接続時仕様 (注6)

|   |                     |  |        |        |                        |                 |     |
|---|---------------------|--|--------|--------|------------------------|-----------------|-----|
| フランジサイズ   | [mm]                | □220   | □250   |        |                        |                 |     |
| 回転型サーボモータ形名                                     | HK-JT               | 701MJ  | 11K1MJ | 15K1MJ | 15K1J                  | 22K1MJ          |     |
| 連続特性 (注3)                                       | 定格出力                | [kW]   | 7.0    | 11     | 15                     | 15              | 22  |
|   | 定格トルク (注4)          | [N・m]  | 44.6   | 70.0   | 95.5                   | 143             | 140 |
| 最大トルク   | [N・m]               | 134  | 210    | 286    | 429                    | 420             |     |
| 定格回転速度 (注3)                                     | [r/min]             | 1500   | 1000   |        |                        |                 |     |
| 最大回転速度 (注3)                                     | [r/min]             | 3000   | 1500   |        |                        |                 |     |
| 連続定格トルク時のパワーレート [kW/s]                          | 電磁ブレーキなし            | 113  | 223    | 289    | 418                    | 401             |     |
|   | 電磁ブレーキ付き            | 101  | 204    | 271    | -                      |                 |     |
| 定格電流  | [A]                 | 34   | 61     | 76     | 67                     | 99              |     |
| 最大電流  | [A]                 | 111  | 200    | 246    | 231                    | 315             |     |
| 慣性モーメントJ [ $\times 10^{-4}$ kg・m <sup>2</sup> ] | 電磁ブレーキなし            | 176  | 220    | 315    | 489                    |                 |     |
|   | 電磁ブレーキ付き            | 196  | 240    | 336    | -                      |                 |     |
| 推奨負荷慣性モーメント比 (注1)                               |                     | 10倍以下 (注5)   | 10倍以下  |        |                        |                 |     |
| 速度/位置検出器  |                     | バッテリーレス絶対位置/インクリメンタル共用26ビットエンコーダ (サーボモータ1回転あたりの分解能: 67,108,864 pulses/rev) |        |        |                        |                 |     |
| 形式  |                     | 永久磁石同期電動機  |        |        |                        |                 |     |
| オイルシール  |                     | 付き   |        |        |                        |                 |     |
| 電磁ブレーキ  |                     | なし (電磁ブレーキ付きサーボモータも対応可能です。)  |        |        |                        | なし              |     |
| サーミスタ   |                     | なし   |        |        |                        | 内蔵              |     |
| 耐熱クラス   |                     | 155 (F)  |        |        |                        |                 |     |
| 構造  |                     | 全閉自冷 (保護等級: IP67) (注2)   |        |        | 全閉強冷 (保護等級: IP44) (注2) |                 |     |
| 耐振動 *1  | [m/s <sup>2</sup> ] | X: 24.5, Y: 24.5   |        |        |                        |                 |     |
| 振動階級  |                     | V10 <sup>-3</sup>  |        |        |                        |                 |     |
| 軸の許容荷重 *2                                       | L                   | [mm]   | 85     | 116    | 140                    |                 |     |
|   | ラジアル                | [N]  | 2450   | 2940   | 3234                   |                 |     |
|   | スラスト                | [N]  | 980    | 1470   |                        |                 |     |
| 質量 [kg]   | 電磁ブレーキなし            | 53   | 62     | 86     | 120                    |                 |     |
|   | 電磁ブレーキ付き            | 65   | 74     | 97     | -                      |                 |     |
| 冷却ファン   | 電源電圧                | -  |        |        |                        | 三相AC200 V~240 V |     |
|   | 周波数                 | [Hz]   | -      |        | 50                     | 60              |     |
|   | 入力                  | [W]  | -      |        | 65                     | 85              |     |
|   | 電流                  | [A]  | -      |        | 0.20                   | 0.23            |     |

- 注) 1. サーボモータの慣性モーメントに対する負荷慣性モーメントの比率です。負荷慣性モーメント比が記載値を超える場合は、営業窓口にお問合せください。  
 2. 軸貫通部を除きます。軸貫通部の詳細については、本新製品ニュースp. 27の「回転型サーボモータ仕様の注釈について」の\*4を参照してください。  
 3. 電源電圧降下時には連続特性および回転速度は保証できません。  
 4. 昇降軸のようにアンバランストルクが発生する機械では、アンバランストルクは定格トルクの70%以下で使用してください。  
 5. 回転速度が2500 r/minを超える場合、推奨負荷慣性モーメント比は5倍以下です。  
 6. サーボモータの使用環境条件については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)O3178)』の「環境条件」を参照してください。

\*1~\*3については、本新製品ニュースp. 27の「回転型サーボモータ仕様の注釈について」を参照してください。

## 電磁ブレーキ仕様 (注1)

|                   |                         |        |         |         |
|-------------------|-------------------------|--------|---------|---------|
| 形名                | HK-JT                   | 701MBJ | 11K1MBJ | 15K1MBJ |
| 形式 (注3)           | 無励磁作動形 (スプリング制動) 安全ブレーキ |        |         |         |
| 定格電圧 (注4)         | DC24 V (-10%~0%)        |        |         |         |
| 消費電力              | [W] at 20 °C            | 32     |         |         |
| 電磁ブレーキ静摩擦トルク (注5) | [N・m]                   | 126以上  |         |         |
| 許容制動仕事量           | 1制動あたり                  | [J]    | 5000    |         |
|                   | 1時間あたり                  | [J]    | 45200   |         |
| 電磁ブレーキ寿命 (注2)     | 制動回数                    | [回]    | 20000   |         |
|                   | 1制動の仕事量                 | [J]    | 400     |         |

- 注) 1. 電磁ブレーキは保持用です。制動用途には使用できません。  
 2. 制動によるブレーキライニングの摩擦でブレーキギャップが大きくなりますが、ギャップの調整はできません。したがって調整が必要になるまでの期間をブレーキ寿命としています。  
 3. 手動解除機構はありません。DC24 V電源を供給して電氣的に電磁ブレーキを解除してください。  
 4. 電磁ブレーキ専用の電源を用意してください。  
 5. ブレーキ静摩擦トルクは初期状態、20 °Cにおける下限値です。

HK-JT\_4J (低慣性、中・大容量)

400 Vサーボンプ接続時仕様 (注6)

|  |                     |  |         |         |                        |                 |      |
|--|---------------------|--|---------|---------|------------------------|-----------------|------|
| フランジサイズ  | [mm]                | □220   |         |         | □250                   |                 |      |
| 回転型サーボモータ形名                                      | HK-JT               | 701M4J   | 11K1M4J | 15K1M4J | 22K1M4J                |                 |      |
| 連続特性 (注3)  | 定格出力                | [kW]   | 7.0     | 11      | 15                     | 22              |      |
|  | 定格トルク (注4)          | [N・m]  | 44.6    | 70.0    | 95.5                   | 140             |      |
| 最大トルク  | [N・m]               | 134  | 210     | 286     | 420                    |                 |      |
| 定格回転速度 (注3)                                      | [r/min]             | 1500   |         |         |                        |                 |      |
| 最大回転速度 (注3)                                      | [r/min]             | 3000   |         |         |                        |                 |      |
| 連続定格トルク時のパワーレート [kW/s]                           | 電磁ブレーキなし            | 113  | 223     | 289     | 401                    |                 |      |
|  | 電磁ブレーキ付き            | 101  | 204     | 271     | -                      |                 |      |
| 定格電流   | [A]                 | 17   | 31      | 38      | 50                     |                 |      |
| 最大電流   | [A]                 | 56   | 100     | 123     | 170                    |                 |      |
| 慣性モーメントJ [× 10 <sup>-4</sup> kg・m <sup>2</sup> ] | 電磁ブレーキなし            | 176  | 220     | 315     | 489                    |                 |      |
|  | 電磁ブレーキ付き            | 196  | 240     | 336     | -                      |                 |      |
| 推奨負荷慣性モーメント比 (注1)                                |                     | 10倍以下 (注5)   |         | 10倍以下   |                        |                 |      |
| 速度/位置検出器   |                     | バッテリーレス絶対位置/インクリメンタル共用26ビットエンコーダ (サーボモータ1回転あたりの分解能: 67,108,864 pulses/rev) |         |         |                        |                 |      |
| 形式   |                     | 永久磁石同期電動機  |         |         |                        |                 |      |
| オイルシール   |                     | 付き   |         |         |                        |                 |      |
| 電磁ブレーキ   |                     | なし (電磁ブレーキ付きサーボモータも対応可能です。)  |         |         | なし                     |                 |      |
| サーミスタ  |                     | なし   |         |         | 内蔵                     |                 |      |
| 耐熱クラス  |                     | 155 (F)  |         |         |                        |                 |      |
| 構造   |                     | 全閉自冷 (保護等級: IP67) (注2)   |         |         | 全閉強冷 (保護等級: IP44) (注2) |                 |      |
| 耐振動 *1   | [m/s <sup>2</sup> ] | X: 24.5, Y: 24.5   |         |         |                        |                 |      |
| 振動階級   |                     | V10 *3   |         |         |                        |                 |      |
| 軸の許容荷重 *2  | L                   | [mm]   | 85      | 116     | 140                    |                 |      |
|  | ラジアル                | [N]  | 2450    | 2940    | 3234                   |                 |      |
|  | スラスト                | [N]  | 980     |         | 1470                   |                 |      |
| 質量 [kg]  | 電磁ブレーキなし            |  | 53      | 62      | 86                     | 120             |      |
|  | 電磁ブレーキ付き            |  | 65      | 74      | 97                     | -               |      |
| 冷却ファン  | 電源電圧                |  | -       |         |                        | 三相AC380 V~480 V |      |
|  | 周波数                 | [Hz]   | -       |         |                        | 50              | 60   |
|  | 入力                  | [W]  | -       |         |                        | 65              | 90   |
|  | 電流                  | [A]  | -       |         |                        | 0.12            | 0.14 |

- 注) 1. サーボモータの慣性モーメントに対する負荷慣性モーメントの比率です。負荷慣性モーメント比が記載値を超える場合は、営業窓口にお問合せください。  
 2. 軸貫通部を除きます。軸貫通部の詳細については、本新製品ニュースp. 27の「回転型サーボモータ仕様の注釈について」の\*4を参照してください。  
 3. 電源電圧降下時には連続特性および回転速度は保証できません。  
 4. 昇降軸のようにアンバランストルクが発生する機械では、アンバランストルクは定格トルクの70%以下で使用してください。  
 5. 回転速度が2000 r/minを超える場合、推奨負荷慣性モーメント比は7倍以下です。  
 6. サーボモータの使用環境条件については、「MELSERVO-J5カタログ (L(名)03178)」の「環境条件」を参照してください。

\*1~\*3については、本新製品ニュースp. 27の「回転型サーボモータ仕様の注釈について」を参照してください。

電磁ブレーキ仕様 (注1)

|                   |              |                         |          |          |
|-------------------|--------------|-------------------------|----------|----------|
| 形名                | HK-JT        | 701M4BJ                 | 11K1M4BJ | 15K1M4BJ |
| 形式 (注3)           |              | 無励磁作動形 (スプリング制動) 安全ブレーキ |          |          |
| 定格電圧 (注4)         |              | DC24 V (-10%~0%)        |          |          |
| 消費電力              | [W] at 20 °C | 32                      |          |          |
| 電磁ブレーキ静摩擦トルク (注5) | [N・m]        | 126以上                   |          |          |
| 許容制動仕事量           | 1制動あたり       | [J]                     | 5000     |          |
|                   | 1時間あたり       | [J]                     | 45200    |          |
| 電磁ブレーキ寿命 (注2)     | 制動回数         | [回]                     | 20000    |          |
|                   | 1制動の仕事量      | [J]                     | 400      |          |

- 注) 1. 電磁ブレーキは保持用です。制動用途には使用できません。  
 2. 制動によるブレーキライニングの摩擦でブレーキギャップが大きくなりますが、ギャップの調整はできません。したがって調整が必要になるまでの期間をブレーキ寿命としています。  
 3. 手動解除機構はありません。DC24 V電源を供給して電氣的に電磁ブレーキを解除してください。  
 4. 電磁ブレーキ専用の電源を用意してください。  
 5. ブレーキ静摩擦トルクは初期状態、20 °Cにおける下限値です。

サーボンプ

回転型サーボモータ

オプション、周辺機器

配電制御機器、電線選定例

価格表

# 回転型サーボモータ

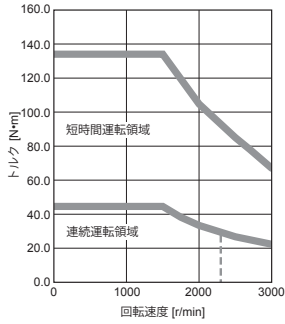
## HK-JT\_Jトルク特性 (注1)

### 200 Vサーボアンプ接続時

■: 三相AC200 Vの場合です。

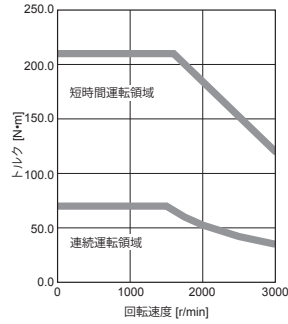
#### HK-JT701MJ

##### 標準トルク



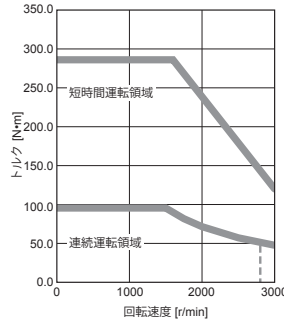
#### HK-JT11K1MJ

##### 標準トルク



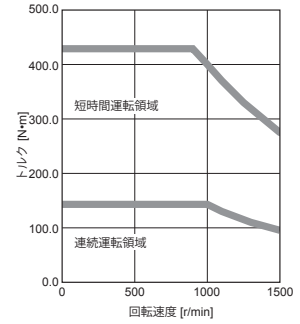
#### HK-JT15K1MJ

##### 標準トルク



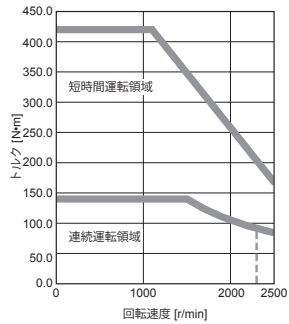
#### HK-JT15K1J

##### 標準トルク



#### HK-JT22K1MJ

##### 標準トルク



## HK-JT\_4Jトルク特性 (注2)

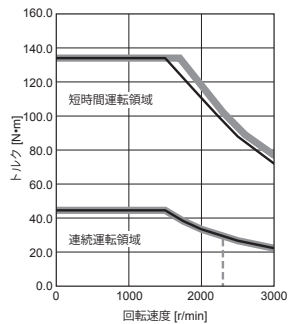
### 400 Vサーボアンプ接続時

■: 三相AC400 Vの場合です。

—: 三相AC380 Vの場合です。

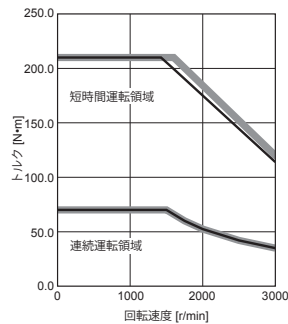
#### HK-JT701M4J

##### 標準トルク



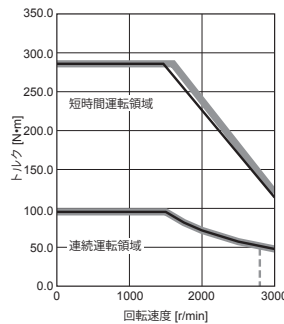
#### HK-JT11K1M4J

##### 標準トルク



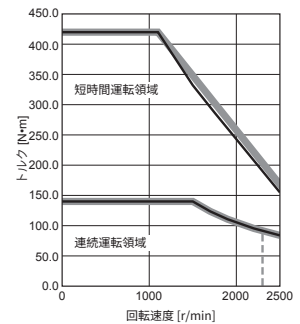
#### HK-JT15K1M4J

##### 標準トルク



#### HK-JT22K1M4J

##### 標準トルク



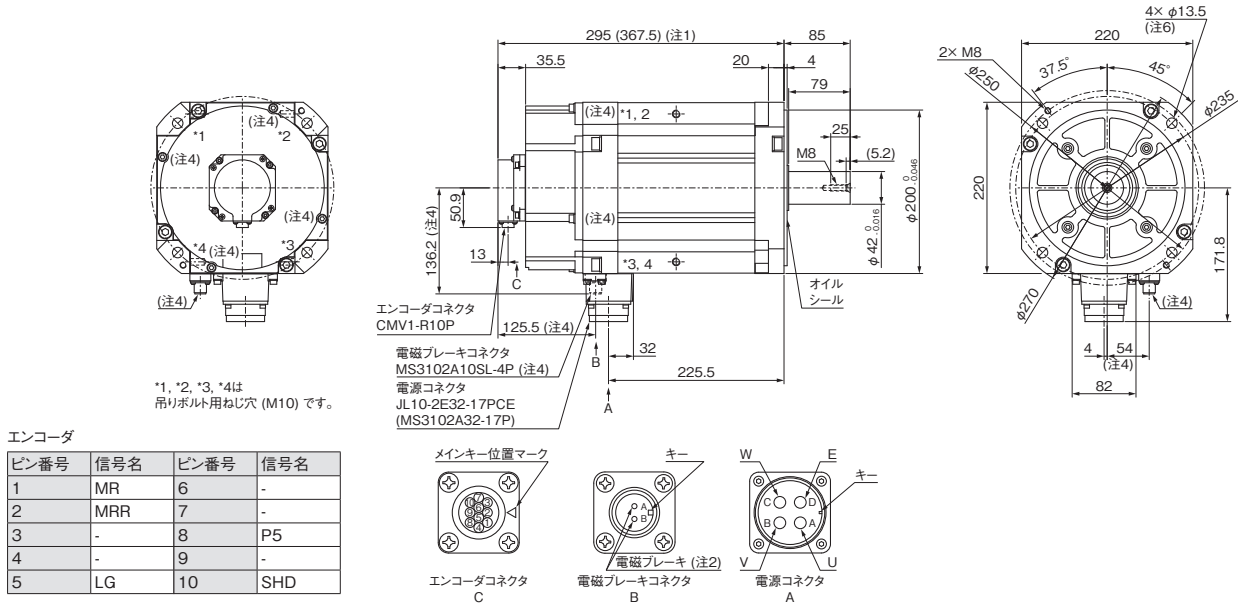
注) 1. 電源電圧降下時はトルクが低下します。-----: 三相AC170 Vの場合の連続運転可能な領域の目安です。

2. 電源電圧降下時はトルクが低下します。-----: 三相AC323 Vの場合の連続運転可能な領域の目安です。



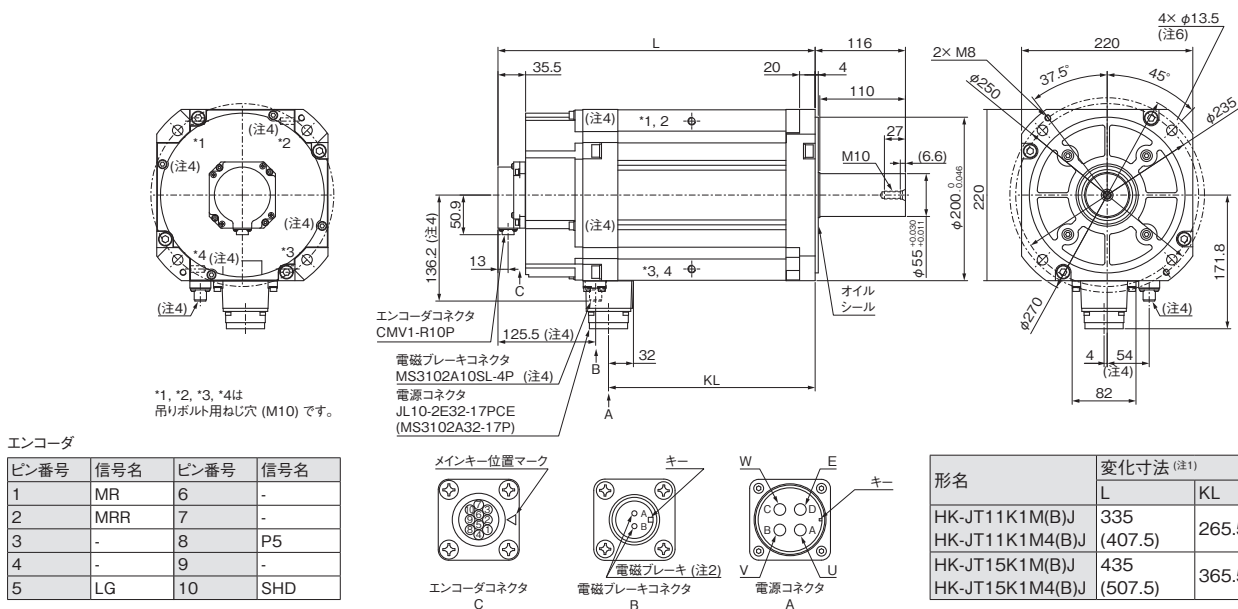
HK-JTシリーズ外形寸法図 (注3, 5)

HK-JT701M(B)J,  
HK-JT701M4(B)J



[単位: mm]

HK-JT11K1M(B)J, HK-JT15K1M(B)J,  
HK-JT11K1M4(B)J, HK-JT15K1M4(B)J



[単位: mm]

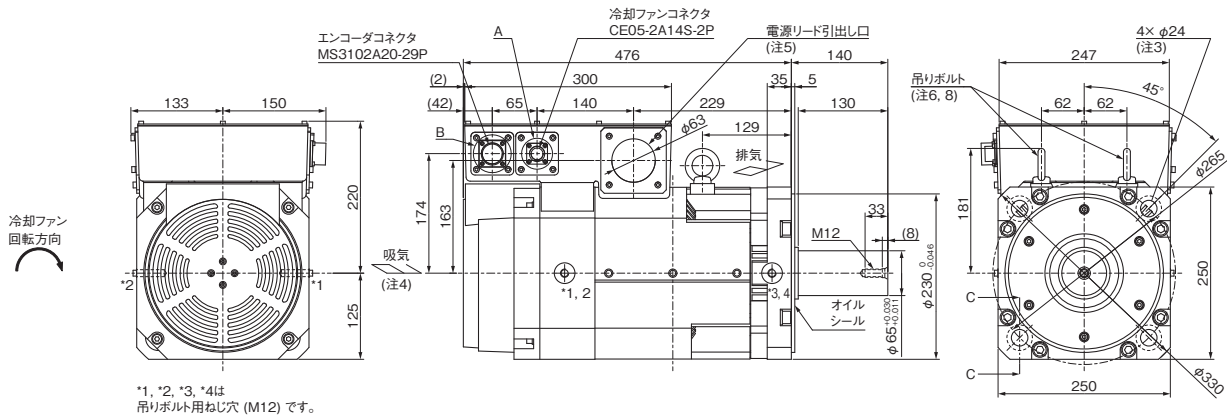
- 注) 1. ( ) 内の値は電磁ブレーキ付きの場合です。  
 2. 電磁ブレーキ端子には極性はありません。  
 3. 負荷との連結には、摩擦継手を使用してください。  
 4. 電磁ブレーキ付きの場合です。  
 5. 回転型サーボモータには組み立て時の部品の傾きや部品製造時のばらつきが発生するため、実際の寸法が図面寸法よりも最大3 mm程度大きい場合があります。また、記載の寸法および寸法公差は20 °Cにおける値です。寸法値は周囲温度によって変化する場合があるので、機械側は余裕をもって設計してください。  
 6. 取付けは、六角穴付きボルトを使用してください。

サーボアンプ  
回転型サーボモータ  
オフシジョン、周辺機器  
配電制御機器、電線選定例  
価格表

# 回転型サーボモータ

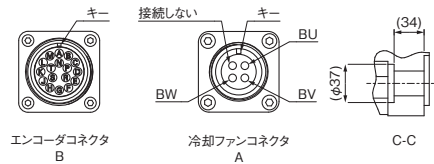
## HK-JTシリーズ外形寸法図 (注1, 2, 7)

HK-JT15K1J, HK-JT22K1MJ,  
HK-JT22K1M4J



エンコーダ

| ピン番号 | 信号名 | ピン番号 | 信号名  |
|------|-----|------|------|
| A    | -   | K    | THM1 |
| B    | -   | L    | THM2 |
| C    | MR  | M    | -    |
| D    | MRR | N    | SHD  |
| E    | -   | P    | -    |
| F    | -   | R    | LG   |
| G    | LG  | S    | P5   |
| H    | -   | T    | -    |
| J    | -   | -    | -    |



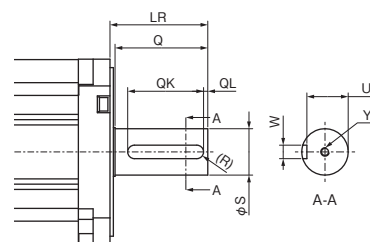
[単位: mm]

- 注) 1. 負荷との連結には、摩擦継手を使用してください。  
 2. 回転型サーボモータには組み立て時の部品の傾きや部品製造時のばらつきが発生するため、実際の寸法が図面寸法よりも最大3 mm程度大きい場合があります。また、記載の寸法および寸法公差は20 °Cにおける値です。寸法値は周囲温度によって変化する場合がありますので、機械側は余裕をもって設計してください。  
 3. 取付けは、六角穴付きボルトを使用してください。  
 4. サーボモータの吸気側面と壁との間隔は150 mm以上あげてください。  
 5. リード引出し口よりサーボモータ内へ油、塵埃などが入らないようにしてください。  
 6. 吊りボルトには、ボルト角度調整のための座金を挿入しています。  
 7. 端子箱内の端子台はサーボモータ電源用 (U/V/W) M10ねじです。  
 8. 吊りボルトを取り外して使用する場合は、M12 × 20以下のボルトでねじ穴をふさいでください。

## HK-JTシリーズ特殊軸外形寸法図

N: キー溝付き軸 (キーなし) (注1, 2)

| 形名                                 | 変化寸法                    |     |     |                        |     |    |                       |   |        |
|------------------------------------|-------------------------|-----|-----|------------------------|-----|----|-----------------------|---|--------|
|                                    | S                       | LR  | Q   | W                      | QK  | QL | U                     | R | Y      |
| HK-JT701M(4)JN                     | 42 $_{-0.016}^{0.000}$  | 85  | 79  | 12 $_{-0.040}^{0.000}$ | 70  | 5  | 37 $_{-0.12}^{0.000}$ | 6 | M8×25  |
| HK-JT11K1M(4)JN<br>HK-JT15K1M(4)JN | 55 $_{-0.011}^{+0.030}$ | 116 | 110 | 16 $_{-0.040}^{0.000}$ | 90  | 5  | 49 $_{-0.12}^{0.000}$ | 8 | M10×27 |
| HK-JT15K1JN<br>HK-JT22K1M(4)JN     | 65 $_{-0.011}^{+0.030}$ | 140 | 130 | 18 $_{-0.040}^{0.000}$ | 120 | 5  | 58 $_{-0.12}^{0.000}$ | 9 | M12×33 |



[単位: mm]

- 注) 1. 軸破断などの事故の原因になるため、キー溝付き軸のサーボモータを高頻度で始動、停止する用途には使用しないでください。  
 2. キーは付属していません。お客様でキーを手配してください。

## 電源設備容量

サーボアンプの電源設備容量は、三相電源入力で使用する場合と単相電源入力で使用する場合で同一です。定格速度未満でサーボモータを運転する場合、電源設備容量は表の値より低下します。

### 200 V

| 回転型サーボモータ | サーボアンプ      | 電源設備容量 [kVA] (注1) |    |
|-----------|-------------|-------------------|----|
| HK-JT     | HK-JT701MJ  | MR-J5-700G/B/A    | 10 |
|           | HK-JT11K1MJ | MR-J5-12KG/B/A    | 16 |
|           | HK-JT15K1MJ | MR-J5-17KG/B/A    | 22 |
|           | HK-JT15K1J  | MR-J5-17KG/B/A    | 22 |
|           | HK-JT22K1MJ | MR-J5-25KG/B/A    | 33 |

注) 1. 電源設備容量は電源インピーダンスによって変わります。

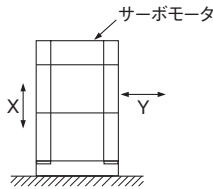
### 400 V

| 回転型サーボモータ | サーボアンプ       | 電源設備容量 [kVA] (注1) |    |
|-----------|--------------|-------------------|----|
| HK-JT     | HK-JT701M4J  | MR-J5-700G4/B4/A4 | 10 |
|           | HK-JT11K1M4J | MR-J5-12KG4/B4/A4 | 16 |
|           | HK-JT15K1M4J | MR-J5-17KG4/B4/A4 | 22 |
|           | HK-JT22K1M4J | MR-J5-25KG4/B4/A4 | 33 |

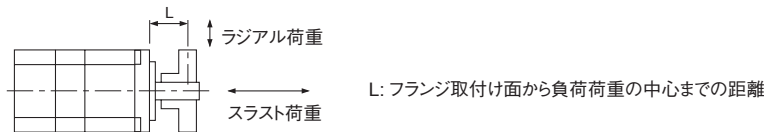
注) 1. 電源設備容量は電源インピーダンスによって変わります。

## 回転型サーボモータ仕様の注釈について

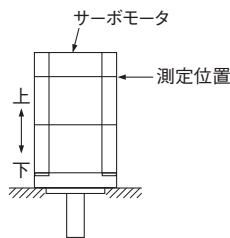
- \*1. 振動方向は下図のとおりです。数値は最大値を示す部分 (通常反負荷側ブラケット) の値です。サーボモータ停止時は、ベアリングにフレッチングが発生しやすくなりますので、振動を許容値の半分程度に抑えてください。



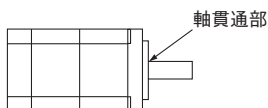
- \*2. 軸の許容荷重については、下図を参照してください。軸には表中の値を超える荷重がかからないようにしてください。表中の値はそれぞれ単独で作用した場合です。



- \*3. V10とは、サーボモータ単体での振幅が10 μm以下であることを示します。測定時のサーボモータ取付け姿勢および測定位置を下図に示します。



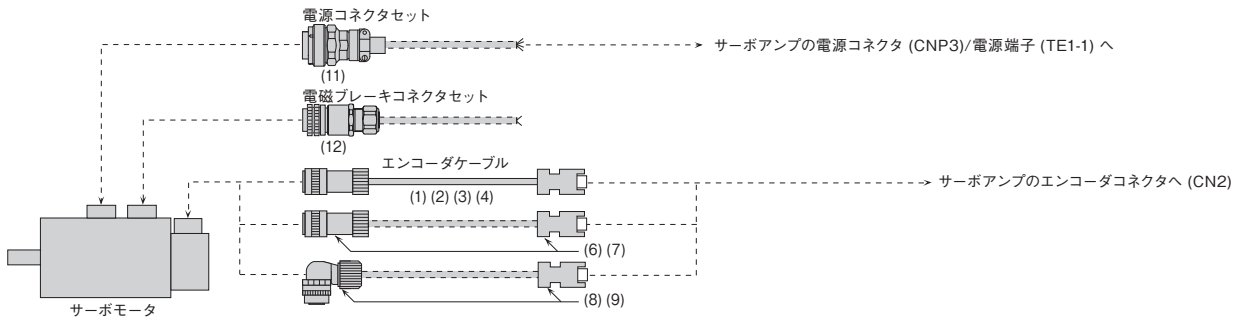
- \*4. 軸貫通部については、下図を参照してください。



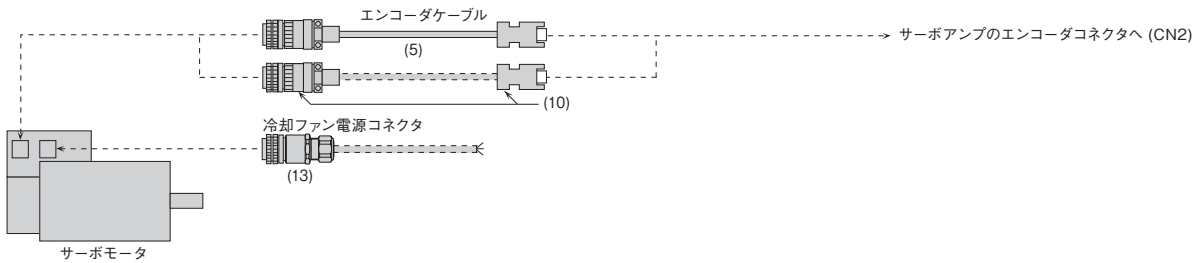
サーボアンプ  
回転型サーボモータ  
オフシヨソ、周辺機器  
配電制御機器、電線選定例  
価格表

回転型サーボモータ用ケーブル、コネクタ構成例 (注1)

HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズ



HK-JT1000 r/min (15 kW) シリーズ/HK-JT1500 r/min (22 kW) シリーズ



注) 1. 破線のケーブルはお客様で製作してください。ケーブルの製作については、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。

回転型サーボモータ用ケーブル、コネクタ一覧表

各コネクタの詳細形名については、本新製品ニュースの「回転型サーボモータ用オプションコネクタ詳細形名」を参照してください。

| No.        | 品名                   | 用途  | 屈曲区分 (注4) | ケーブル長さ     | 形名                   | 内容/保護等級 (注1)                          |                          |       |     |                    |                                       |
|------------|----------------------|---|-----------|------------|----------------------|---------------------------------------|--------------------------|-------|-----|--------------------|---------------------------------------|
| (1)<br>(2) | エンコーダケーブル<br>(注2, 3) | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J | 高屈曲寿命     | 2 m        | MR-J3ENSCBL2M-H      | エンコーダコネクタ      サーボアンプコネクタ<br>IP67<br> |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 5 m        | MR-J3ENSCBL5M-H      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 10 m       | MR-J3ENSCBL10M-H     |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 20 m       | MR-AENSCBL20M-H      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 30 m       | MR-AENSCBL30M-H      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 40 m       | MR-AENSCBL40M-H      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 50 m       | MR-AENSCBL50M-H      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   | 標準        | 2 m        | MR-J3ENSCBL2M-L      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 5 m        | MR-J3ENSCBL5M-L      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 10 m       | MR-J3ENSCBL10M-L     |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 20 m       | MR-AENSCBL20M-L      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | 30 m       | MR-AENSCBL30M-L      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
|            |                      |   |           | (3)<br>(4) | エンコーダケーブル<br>(注3, 5) |                                       | HK-JT15K1J,<br>22K1M(4)J | 高屈曲寿命 | 2 m | MR-AENECBL2M-H-MTH | エンコーダコネクタ      サーボアンプコネクタ<br>IP67<br> |
|            |                      |   |           |            |                      |                                       |                          |       | 5 m | MR-AENECBL5M-H-MTH |                                       |
| 10 m       | MR-AENECBL10M-H-MTH  |   |           |            |                      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
| 20 m       | MR-AENECBL20M-H-MTH  |   |           |            |                      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
| 30 m       | MR-AENECBL30M-H-MTH  |   |           |            |                      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
| 40 m       | MR-AENECBL40M-H-MTH  |   |           |            |                      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |
| 50 m       | MR-AENECBL50M-H-MTH  |   |           |            |                      |                                       |                          |       |     |                    |                                       |

注) 1. 記載の保護等級は、コネクタ部をサーボモータと嵌合させたときの防塵・防水レベルを示します。サーボモータの保護等級が記載と異なる場合は、全体の保護等級は低いほうに依存します。  
 2. 特殊線長対応については、三菱電機システムサービス株式会社までお問合せください。  
 3. エンコーダケーブルは、欧州 低電圧指令 (AC50 V~1000 VおよびDC75 V~1500 V) に該当しません。  
 4. 高屈曲寿命は可動部用、標準は固定部用です。  
 5. このケーブルにはサーミスタ信号線が内蔵されています。

## 回転型サーボモータ用ケーブル、コネクタ一覧表

各コネクタの詳細形名については、本新製品ニュースの「回転型サーボモータ用オプションコネクタ詳細形名」を参照してください。

| No.  | 品名  | 用途  | 屈曲区分 | ケーブル長さ | 形名         | 内容/保護等級 (注1)   |
|------|---|---|------|--------|------------|--|
| (6)  | エンコーダコネクタセット<br>(注2, 3)<br>(ファンタッチ接続タイプ)    | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J<br>(ストレートタイプ) | -    | -      | MR-J3SCNS  | エンコーダコネクタ<br>サーボアンプコネクタ<br><br>IP67   |
| (7)  | エンコーダコネクタセット<br>(注2, 3, 4)<br>(ねじ締めタイプ)     | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J<br>(ストレートタイプ) | -    | -      | MR-ENCNS2  | 適合ケーブル<br>電線サイズ: 0.5 mm <sup>2</sup> (AWG 20) 以下<br>ケーブル外径: 5.5 mm~9.0 mm  |
| (8)  | エンコーダコネクタセット<br>(注2, 3, 4)<br>(ファンタッチ接続タイプ) | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J<br>(アングルタイプ)  | -    | -      | MR-J3SCNSA | エンコーダコネクタ<br>サーボアンプコネクタ<br><br>IP67   |
| (9)  | エンコーダコネクタセット<br>(注2, 3, 4)<br>(ねじ締めタイプ)     | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J<br>(アングルタイプ)  | -    | -      | MR-ENCNS2A | 適合ケーブル<br>電線サイズ: 0.5 mm <sup>2</sup> (AWG 20) 以下<br>ケーブル外径: 5.5 mm~9.0 mm  |
| (10) | エンコーダコネクタセット                                | HK-JT15K1J,<br>22K1M(4)J                                | -    | -      | MR-ENECNS  | エンコーダコネクタ<br>サーボアンプコネクタ<br><br>IP67<br>適合ケーブル<br>電線サイズ: 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup> (AWG 22~16)<br>ケーブル外径: 6.8 mm~10 mm |
| (11) | 電源コネクタセット (注4, 5)<br>(ファンタッチ接続タイプ)          | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J               | -    | -      | MR-APWCNS3 | 電源コネクタ<br><br>IP67<br>適合ケーブル<br>電線サイズ: 22 mm <sup>2</sup> (AWG 4) 以下<br>ケーブル外径: 22 mm~25 mm   |
| (12) | 電磁ブレーキ<br>コネクタセット                           | HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J               | -    | -      | MR-BKCN    | 電磁ブレーキコネクタ<br><br>IP67<br>適合ケーブル<br>電線サイズ: 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup> (AWG 22~16)<br>ケーブル外径: 5.0 mm~8.3 mm           |
| (13) | 冷却ファン<br>電源コネクタセット<br>(注4)                  | HK-JT15K1J,<br>22K1M(4)J                                | -    | -      | MR-PWCNF   | 電源コネクタ<br><br>IP67<br>適合ケーブル<br>電線サイズ: 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup> (AWG 22~16)<br>ケーブル外径: 8.3 mm ~11.3 mm             |

- 注) 1. 記載の保護等級は、コネクタ部をサーボモータと嵌合させたときの防塵・防水レベルを示します。サーボモータの保護等級が記載と異なる場合は、全体の保護等級は低いほうに依存します。  
 2. ケーブル外径5.5 mm~7.5 mm用と7.0 mm~9.0 mm用のケーブルクランプおよびブッシングを同梱しています。  
 3. このコネクタセットにはプラグとコンタクトが同梱されています。他プラグ用のコンタクトを使用するとコネクタが破損するおそれがあるため、同梱のコンタクトを使用してください。  
 4. ケーブルの製作については、三菱電機システムサービス株式会社までお問合せください。  
 5. ねじ締めタイプが必要な場合は、「回転型サーボモータ用紹介品」を参照してください。

サーボアンプ

回転型  
サーボモータ





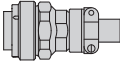

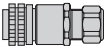
オプション、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

価格表

回転型サーボモータ用オプションコネクタ詳細形名

記載されていないコネクタの詳細については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』を参照してください。

| 形名                 | エンコーダコネクタ  | サーボアンプコネクタ  |
|--------------------|--|---|
| MR-AENECBL_M-H-MTH | <br>プラグ: D/MS3106A20-29S(D190)(R1)<br>バックシェル: CE02-20BS-S-D(R1) (ストレート)<br>ケーブルクランプ: CE3057-12A-3-D(R1)<br>(第一電子工業株式会社) | <br>コネクタセット: 54599-1016<br>(日本モレックス合同会社)<br>または<br>レセプタクル: 36210-0100PL<br>シェルキット: 36310-3200-008<br>(スリーエムジャパン株式会社) |
| MR-ENECNS          | <br>プラグ: D/MS3106A20-29S(D190)<br>バックシェル: CE02-20BS-S-D (ストレート)<br>ケーブルクランプ: CE3057-12A-3-D<br>(第一電子工業株式会社)             | <br>レセプタクル: 36210-0100PL<br>シェルキット: 36310-3200-008<br>(スリーエムジャパン株式会社)<br>または<br>コネクタセット: 54599-1019<br>(日本モレックス合同会社) |
| MR-APWCNS3         | <br>プラグ: JL10-6A32-17SE-EB (ストレート)<br>ケーブルクランプ: JL04-32CK(24)-RK<br>(日本航空電子工業株式会社)                                      |   |
| MR-BKCN            | <br>プラグ: D/MS3106A10SL-4S(D190)<br>(第一電子工業株式会社)<br>ケーブルクランプ: YSO10-5~8 (ストレート)<br>(大和電業株式会社)                          |   |
| MR-PWCNF           | <br>プラグ: CE05-6A14S-2SD-D (ストレート)<br>(第一電子工業株式会社)<br>ケーブルクランプ: YSO14-9~11<br>(大和電業株式会社)                               |   |

### 回転型サーボモータ用紹介品

各メーカーにお問合せください。

メーカーの連絡先については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』の「お問合せ先一覧」を参照してください。

記載のコネクタを使用してケーブルを作成する場合、結線方法、組立て手順については、各コネクタメーカーの要領書を参照してください。

ストレートタイプ      アングルタイプ

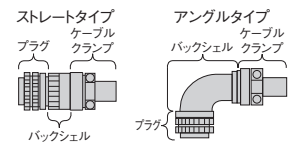


### HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズ対応エンコーダコネクタ

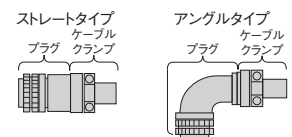
| 適用サーボモータ                                  | 保護等級<br>(注1)   | コネクタ (第一電子工業株式会社) |               |                |   | 適合ケーブル例       |
|---|----------------|-------------------|---------------|----------------|---|---------------|
|   |                | タイプ               | 接続タイプ         | プラグ            | ソケットコンタクト                                   | ケーブル外径 [mm]   |
| HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J | IP67           | ストレート             | ワンタッチ接続タイプ    | CMV1-SP10S-M1  | はんだ付けタイプまたは<br>圧着タイプから選択。<br>(下表を参照してください。) | 5.5~7.5       |
|   |                |                   |               | CMV1-SP10S-M2  |   | 7.0~9.0       |
|   |                |                   | ねじ締めタイプ       | CMV1S-SP10S-M1 |   | 5.5~7.5       |
|   |                | CMV1S-SP10S-M2    |               | 7.0~9.0        |   |               |
|   |                | アングル              |               | ワンタッチ接続タイプ     |   | CMV1-AP10S-M1 |
|   |                |                   | CMV1-AP10S-M2 |                |   | 7.0~9.0       |
| ねじ締めタイプ                                   | CMV1S-AP10S-M1 |                   | 5.5~7.5       |                |   |               |
| CMV1S-AP10S-M2                            | 7.0~9.0        |                   |               |                |   |               |

| コンタクト    | ソケットコンタクト (第一電子工業株式会社) | 電線サイズ (注2)   |
|----------|------------------------|--|
| はんだ付けタイプ | CMV1-#22ASC-S1-100     | 0.5 mm <sup>2</sup> (AWG 20) 以下  |
| 圧着タイプ    | CMV1-#22ASC-C1-100     | 0.2 mm <sup>2</sup> ~0.5 mm <sup>2</sup> (AWG 24~20)<br>圧着工具 (357J-53162T) が必要です。  |
|          | CMV1-#22ASC-C2-100     | 0.08 mm <sup>2</sup> ~0.2 mm <sup>2</sup> (AWG 28~24)<br>圧着工具 (357J-53163T) が必要です。 |

### HK-JT1000 r/min (15 kW) シリーズ/ HK-JT1500 r/min (22 kW) シリーズ対応エンコーダコネクタ



| 適用サーボモータ                 | 保護等級<br>(注1) | プラグ<br>(第一電子工業株式会社)           | バックシェル<br>(第一電子工業株式会社)                          | ケーブルクランプ<br>(第一電子工業株式会社) | 適合ケーブル例  |             |
|--------------------------|--------------|-------------------------------|---|--------------------------|--|-------------|
|                          |              | 形名                            | タイプ   | 形名                       | 電線サイズ (注2)   | ケーブル外径 [mm] |
| HK-JT15K1J,<br>22K1M(4)J | IP67         | D/MS3106A20-29S<br>(D190)(R1) | ストレート CE02-20BS-S-D(R1)<br>アングル CE-20BA-S-D(R1) | CE3057-12A-3-D(R1)       | 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup><br>(AWG 22~16) | 6.8~10      |



| 適用サーボモータ                 | 保護等級            | プラグ (バックシェル付き)<br>(第一電子工業株式会社) |                 | ケーブルクランプ<br>(第一電子工業株式会社) | 適合ケーブル例  |             |
|--------------------------|-----------------|--------------------------------|-----------------|--------------------------|--|-------------|
|                          |                 | タイプ                            | 形名              | 形名                       | 電線サイズ (注2)   | ケーブル外径 [mm] |
| HK-JT15K1J,<br>22K1M(4)J | -               | ストレート                          | D/MS3106B20-29S | CE3057-12A-3-D(R1)       | 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup><br>(AWG 22~16) | 6.8~10      |
| アングル                     | D/MS3108B20-29S |                                |                 |                          |  |             |

注) 1. 記載の保護等級は、コネクタ部をサーボアンプまたはサーボモータと嵌合させたときの防塵・防水レベルを示します。サーボアンプまたはサーボモータの保護等級が記載と異なる場合は、全体の保護等級は低いほうに依存します。  
2. 記載の電線サイズはコネクタの配線制約を示します。電線サイズの選定例については、本新製品ニュースの「各サーボモータに使用するHIV電線の選定例」を参照してください。

サーボアンプ

サーボモータ

オプション、周辺機器

配電制御機器、電線選定例

価格表

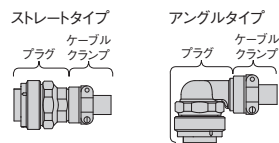
# オプション、周辺機器

## 回転型サーボモータ用紹介品

各メーカーにお問合せください。

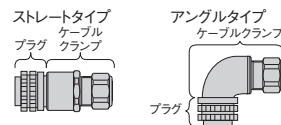
メーカーの連絡先については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』の「お問合せ先一覧」を参照してください。

記載のコネクタを使用してケーブルを作成する場合、結線方法、組立て手順については、各コネクタメーカーの要領書を参照してください。



### HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズ対応電源コネクタ

| 適用サーボモータ                                  | 保護等級<br>(注1) | プラグ<br>(日本航空電子工業株式会社) |                |                            |              | ケーブルクランプ<br>(日本航空電子工業株式会社) |                                     | 適合ケーブル例     |  |
|---|--------------|-----------------------|----------------|----------------------------|--------------|----------------------------|-------------------------------------|-------------|--|
|   |              | タイプ                   | 接続タイプ          | プラグ形名                      | エンドベル形名      | 形名                         | 電線サイズ (注2)                          | ケーブル外径 [mm] |  |
| HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J | IP67         | ストレート                 | ワンタッチ<br>接続タイプ | JL10-6A32-17SE-EB (注4)     | -            | JL04-32CK(24)_ (注5)        | 22 mm <sup>2</sup><br>(AWG 4)<br>以下 | 22~25       |  |
|   |              |                       |                | JL10-6A32-17SE             | JL10-6A32EB1 | JL10-36CK(30)              |                                     | 27.5~30     |  |
|   |              |                       | ねじ締め<br>タイプ    | JL04V-6A32-17SE-EB-RK (注4) | -            | JL10-36CK(32)              |                                     | 30~32.5     |  |
|   |              | アングル                  | ワンタッチ<br>接続タイプ | JL10-8A32-17SE-EB (注4)     | -            | JL04-32CK(24)_ (注5)        | 22~25                               |             |  |



### HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズ対応電磁ブレーキコネクタ

| 適用サーボモータ                                  | 保護等級<br>(注1) | プラグ<br>(第一電子工業株式会社)    |       |           | ケーブルクランプ           |  | 適合ケーブル例     |  |
|---|--------------|------------------------|-------|-----------|--------------------|--|-------------|--|
|   |              | 形名                     | タイプ   | 形名        | メーカー               | 電線サイズ (注2)   | ケーブル外径 [mm] |  |
| HK-JT701M(4)J,<br>11K1M(4)J,<br>15K1M(4)J | IP67         | D/MS3106A10SL-4S(D190) | ストレート | C2KD0810  | 株式会社<br>三桂製作所 (注3) | 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup><br>(AWG 22~16) | 4~8         |  |
|   |              |                        |       | C2KD1210  | 大和電業<br>株式会社       |  | 8~12        |  |
|   |              |                        |       | YS010-5~8 | 大和電業<br>株式会社       |  | 5~8.3       |  |
|   |              |                        | アングル  | C29KD0810 | 株式会社<br>三桂製作所 (注3) |  | 4~8         |  |
|   |              |                        |       | C29KD1210 | 三桂製作所 (注3)         |  | 8~12        |  |
|   |              |                        |       | YL010-5~8 | 大和電業<br>株式会社       |  | 5~8.3       |  |

- 注) 1. 記載の保護等級は、コネクタ部をサーボアンプまたはサーボモータと嵌合させたときの防塵・防水レベルを示します。サーボアンプまたはサーボモータの保護等級が記載と異なる場合は、全体の保護等級は低いほうに依存します。
2. 記載の電線サイズはコネクタの配線制約を示します。電線サイズの選定例については、本新製品ニュースの「各サーボモータに使用するHIV電線の選定例」を参照してください。
3. お問合せ先: 株式会社三桂製作所、ミクニ電機株式会社
4. エンドベル付きです。
5. 形名中の"\_"には、ケーブルクランプ用ゴムブッシュの材質に応じて次の記号が入ります。  
-RK: ニトリルゴム、-EPDM-R: エチレン/プロピレン/ジメチレンの三元重合体ゴム

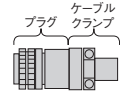


## 回転型サーボモータ用紹介品

各メーカーにお問合せください。

メーカーの連絡先については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』の「お問合せ先一覧」を参照してください。

記載のコネクタを使用してケーブルを作成する場合、結線方法、組立て手順については、各コネクタメーカーの要領書を参照してください。



### HK-JT1500 r/min (7 kW~15 kW) シリーズ対応電磁ブレーキコネクタ

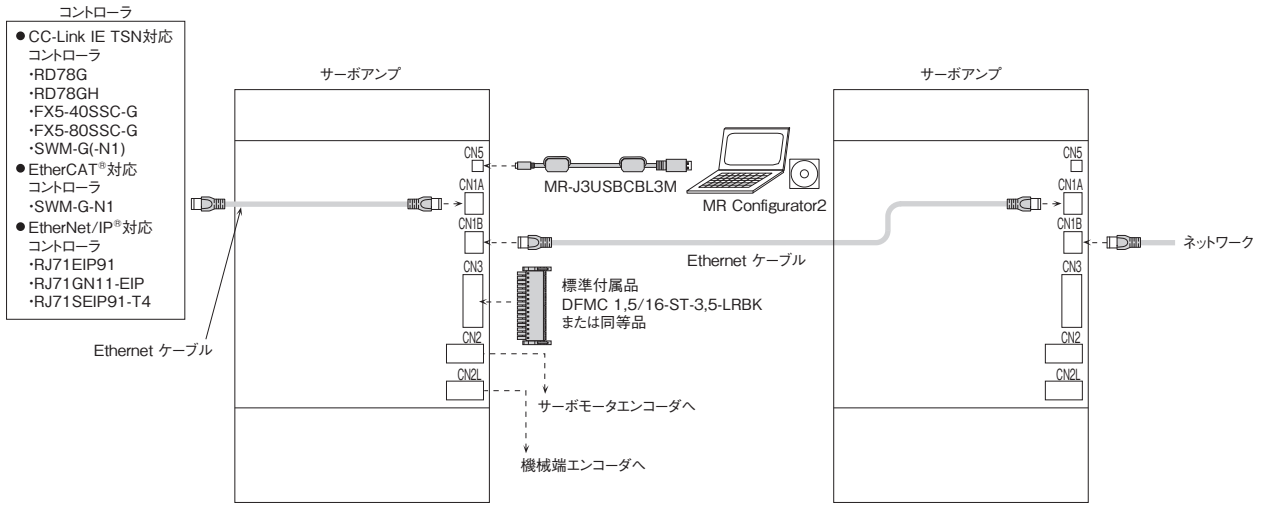
| 適用サーボモータ                                  | 保護等級 | プラグ (バックシェル付き)<br>(第一電子工業株式会社) |                  | ケーブルクランプ<br>(第一電子工業株式会社) | 適合ケーブル例  |                    |
|---|------|--------------------------------|------------------|--------------------------|--|--------------------|
|   |      | タイプ                            | 形名               | 形名                       | 電線サイズ <sup>(注1)</sup>                                    | ケーブル外径<br>[mm]     |
| HK-JT701M(4J),<br>11K1M(4J),<br>15K1M(4J) | -    | ストレート                          | D/MS3106A10SL-4S | D/MS3057-4A              | 0.3 mm <sup>2</sup> ~1.25 mm <sup>2</sup><br>(AWG 22~16) | 5.6以下<br>(ブッシング内径) |

注) 1. 記載の電線サイズはコネクタの配線制約を示します。電線サイズの選定例については、本新製品ニュースの「各サーボモータに使用するHIV電線の選定例」を参照してください。

# オプション、周辺機器

## MR-J5-G(4)-HS用ケーブル、コネクタ構成例

各オプションの詳細、およびMR-J5-G(4)、MR-J5-B(4)-(RJ)、MR-J5-A(4)-(RJ)の構成例については、『MELSERVO-J5カタログ (L名)030178』を参照してください。



## 回生オプション

| サーボアンプ形名          | 許容回生電力 [W] (注2)       |                   |                   |                   |                 |                  |                |                  |                   |                   |
|-------------------|-----------------------|-------------------|-------------------|-------------------|-----------------|------------------|----------------|------------------|-------------------|-------------------|
|                   | 外付け回生抵抗器 (標準付属品) (注3) |                   |                   |                   |                 | 回生オプション          |                |                  |                   |                   |
|                   | GRZG400-              |                   |                   |                   |                 | MR-RB            |                |                  |                   |                   |
|                   | 0.8 Ω × 4<br>(注1)     | 0.6 Ω × 5<br>(注1) | 0.5 Ω × 5<br>(注1) | 2.5 Ω × 4<br>(注1) | 2 Ω × 5<br>(注1) | 5R (注1)<br>3.2 Ω | 9F (注1)<br>3 Ω | 9T (注1)<br>2.5 Ω | 5K-4 (注1)<br>10 Ω | 6K-4 (注1)<br>10 Ω |
| MR-J5-12KG/B/A    | 500<br>(800)          | -                 | -                 | -                 | -               | 500<br>(800)     | -              | -                | -                 | -                 |
| MR-J5-17KG/B/A    | -                     | 850<br>(1300)     | -                 | -                 | -               | -                | 850<br>(1300)  | -                | -                 | -                 |
| MR-J5-25KG/B/A    | -                     | -                 | 850<br>(1300)     | -                 | -               | -                | -              | 850<br>(1300)    | -                 | -                 |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 | -                     | -                 | -                 | 500<br>(800)      | -               | -                | -              | -                | 500<br>(800)      | -                 |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 | -                     | -                 | -                 | -                 | 850<br>(1300)   | -                | -              | -                | -                 | 850<br>(1300)     |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 | -                     | -                 | -                 | -                 | 850<br>(1300)   | -                | -              | -                | -                 | 850<br>(1300)     |

- 注) 1. ( ) 内は冷却ファン (1.0 m³/min以上、92 mm角 × 2台) を設置し、[Pr. PA02] を変更した場合の値です。  
 2. 表中の電力の数値は抵抗器による回生電力であり、定格電力ではありません。  
 3. 12 kW~25 kWのサーボアンプに付属の回生抵抗器の保護等級はIP00です。装置の構成に応じて、適切な安全措置を施してください。

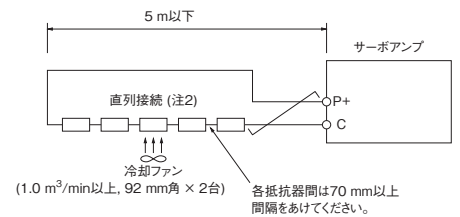
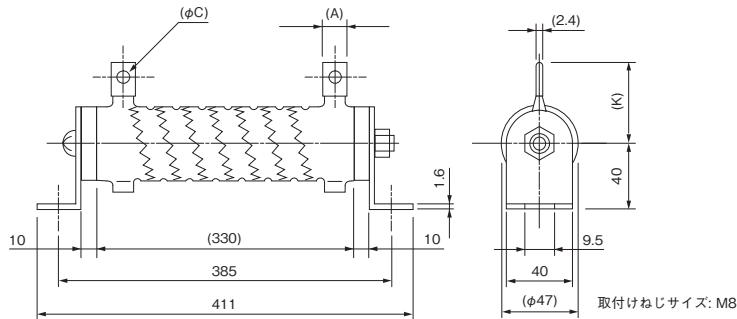
### \*回生オプション設置/配線上的ご注意

- 回生オプションは周囲温度に対し100 °C以上の上昇があります。放熱、取付け位置および使用電線などは十分に考慮して配置してください。  
配線に使用する電線は難燃電線を使用するか、難燃処理を施し、回生オプション本体に接触しないようにしてください。
- サーボアンプとの接続はツイスト線を使用し、5 m以下の電線で配線してください。
- サーマルセンサの配線にはツイスト線を使用し、誘導ノイズによって誤作動しないようにしてください。
- 回生オプションの取付け方向には制約があります。詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。

回生オプション

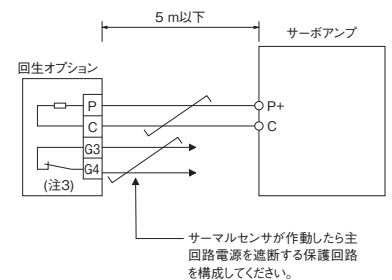
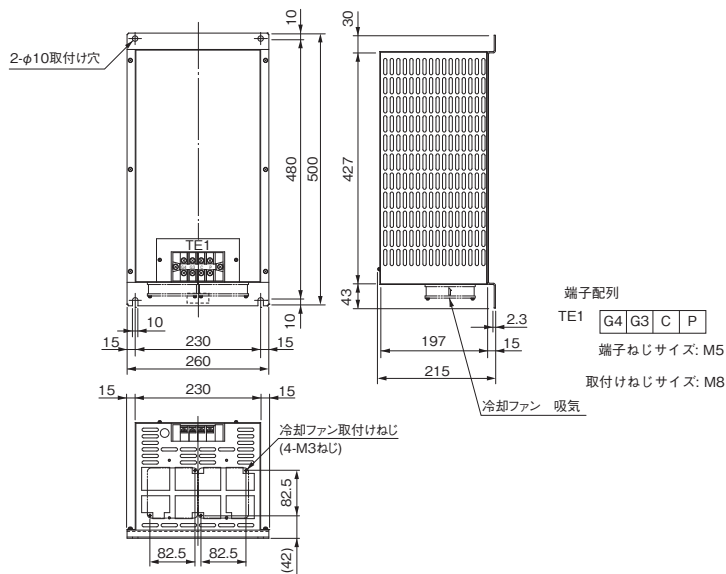
外形寸法図 [単位: mm] 接続図

標準付属品 (注1)  
 GRZG400-0.8Ω, GRZG400-0.6Ω, GRZG400-0.5Ω (200 V用)  
 GRZG400-2.5Ω, GRZG400-2Ω (400 V用)



| 形名           | 本数 | 許容回生電力 [W] | 冷却ファン付き [W] | 抵抗値 [Ω]         | 変化寸法 |     |    | 質量 [kg/本] |
|--------------|----|------------|-------------|-----------------|------|-----|----|-----------|
|              |    |            |             |                 | A    | C   | K  |           |
| GRZG400-0.8Ω | 4  | 500        | 800         | 3.2 (0.8 Ω × 4) | 10   | 5.5 | 39 | 0.8       |
| GRZG400-0.6Ω | 5  | 850        | 1300        | 3 (0.6 Ω × 5)   | 16   | 8.2 | 46 |           |
| GRZG400-0.5Ω | 5  | 850        | 1300        | 2.5 (0.5 Ω × 5) |      |     |    |           |
| GRZG400-2.5Ω | 4  | 500        | 800         | 10 (2.5 Ω × 4)  | 10   | 5.5 | 39 |           |
| GRZG400-2Ω   | 5  | 850        | 1300        | 10 (2 Ω × 5)    |      |     |    |           |

MR-RB5R, MR-RB9F, MR-RB9T (200 V用) (注1)  
 MR-RB5K-4, MR-RB6K-4 (400 V用) (注1)



| 形名        | 許容回生電力 [W] | 冷却ファン付き [W] | 内容                | 質量 [kg] |
|-----------|------------|-------------|-------------------|---------|
| MR-RB5R   | 500        | 800         | GRZG400-0.8Ω × 4本 | 10      |
| MR-RB9F   | 850        | 1300        | GRZG400-0.6Ω × 5本 | 11      |
| MR-RB9T   | 850        | 1300        | GRZG400-0.5Ω × 5本 | 11      |
| MR-RB5K-4 | 500        | 800         | GRZG400-2.5Ω × 4本 | 10      |
| MR-RB6K-4 | 850        | 1300        | GRZG400-2Ω × 5本   | 11      |

注) 1. 回生ブレーキ頻度を上げる場合には、冷却ファン (1.0 m³/min以上、92 mm角 × 2台) を設置し、[Pr. PA02] を変更してください。なお、冷却ファンはお客様で手配してください。  
 2. サーマルセンサを設置し、異常過熱時に主回路電源を遮断する保護回路を構成してください。  
 3. G3, G4端子はサーマルセンサです。回生オプションが異常過熱するとG3とG4の間が開放になります。

サーボアンプ  
 回転型  
 サーマルセンサ  
 オプション、周辺機器  
 配電制御機器、電線選定例  
 価格表

# オプション、周辺機器

## ダイナミックブレーキ

12 kW以上のサーボアンプには、下記の外付けダイナミックブレーキを組み合わせて使用してください。

外付けダイナミックブレーキを接続しないと、減速停止にならないアラームが発生した場合、サーボモータが急停止せずフリーランになり、事故の原因になります。装置全体で安全を確保してください。

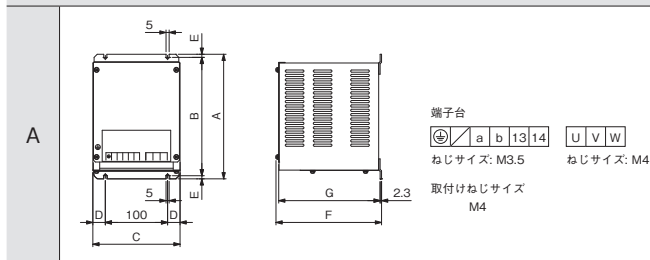
SEMI-F47規格に対応する場合、外付けダイナミックブレーキは使用できません。出力デバイスにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けないでください。DB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けた場合、サーボアンプは瞬時停電時にサーボオフになります。

| サーボアンプ形名       | ダイナミックブレーキ形名 | 図 |
|----------------|--------------|---|
| MR-J5-12KG/B/A | DBU-11K      | A |
| MR-J5-17KG/B/A | DBU-15K      |   |
| MR-J5-25KG/B/A | DBU-22K-R1   |   |

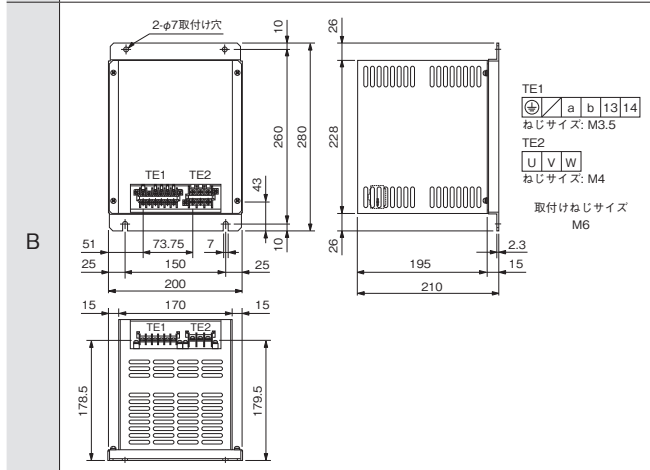
| サーボアンプ形名          | ダイナミックブレーキ形名 | 図 |
|-------------------|--------------|---|
| MR-J5-12KG4/B4/A4 | DBU-11K-4    | B |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 | DBU-22K-4    |   |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 |              |   |

外形寸法図

[単位: mm]



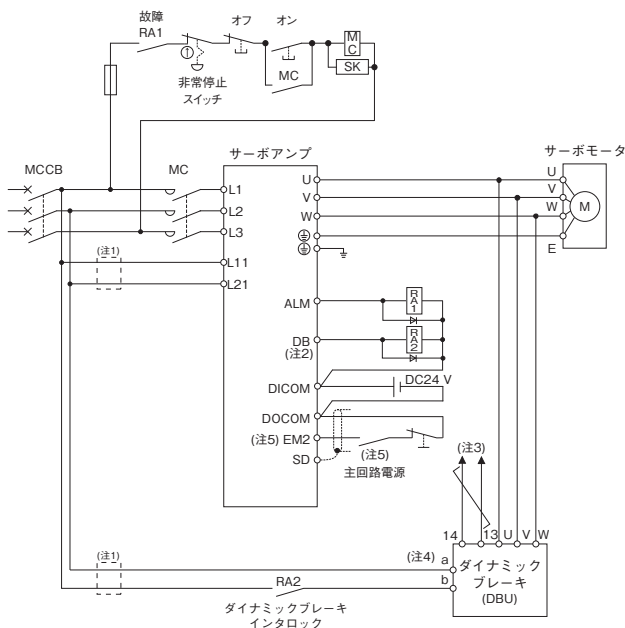
| 形名      | A   | B   | C   | D  | E | F   | G     | 質量 [kg] | 接続電線 [mm <sup>2</sup> ] (注1) |            |
|---------|-----|-----|-----|----|---|-----|-------|---------|------------------------------|------------|
|         |     |     |     |    |   |     |       |         | U/V/W                        | U/V/W以外    |
| DBU-11K | 200 | 190 | 140 | 20 | 5 | 170 | 163.5 | 2       | 5.5 (AWG 10)                 | 2 (AWG 14) |
| DBU-15K | 250 | 238 | 150 | 25 | 6 | 235 | 228   | 6       | 5.5 (AWG 10)                 | 2 (AWG 14) |



| 形名        | 質量 [kg] | 接続電線 [mm <sup>2</sup> ] (注1) |            |
|-----------|---------|------------------------------|------------|
|           |         | U/V/W                        | U/V/W以外    |
| DBU-11K-4 | 6.7     | 5.5 (AWG 10)                 | 2 (AWG 14) |
| DBU-22K-4 | 6.7     | 5.5 (AWG 10)                 | 2 (AWG 14) |

注) 1. 記載の電線サイズは600 V二種ビニル絶縁電線 (HIV電線) を使用した場合の選定例です。

接続図



1. 分岐回路の保護用に過電流保護機器 (ノーヒューズ遮断器、ヒューズなど) を設置してください。
2. 出力デバイス用ピンのいずれかにDB (ダイナミックブレーキインタロック) を割り付けてください。
3. 端子13および14はa接点出力です。ダイナミックブレーキが溶着した場合、端子13および14が開放になりますので、外部シーケンス回路でサーボオンにならないように構成してください。
4. DBU-11K-4およびDBU-22K-4を使用する場合、電源電圧は単相AC380 V~463 V, 50 Hz/60 Hzの条件で使用してください。詳細については、「MR-J5 ユーザーズマニュアル」を参照してください。
5. サーボアンプの予期しない再起動を防止するため、主回路電源をオフしたらEM2 (強制停止2) もオフにする回路を構成してください。

### 冷却フィン外出しアタッチメント (MR-J4ACN15K, MR-J3ACN)

12 kW～25 kWのサーボアンプに冷却フィン外出しアタッチメントを取り付けることで、サーボアンプの発熱部を制御盤の外に出して内部の発生熱量を軽減することができます。このため制御盤を小さく設計することができます。

| サーボアンプ形名   | 冷却フィン外出しアタッチメント形名 | 図 |
|--|-------------------|---|
| MR-J5-12KG/B/A, MR-J5-12KG4/B4/A4<br>MR-J5-17KG/B/A, MR-J5-17KG4/B4/A4 | MR-J4ACN15K       | A |
| MR-J5-25KG/B/A, MR-J5-25KG4/B4/A4                                      | MR-J3ACN          | B |

| 取付け | [単位: mm] | パネルカット寸法 | [単位: mm] |
|-----|----------|----------|----------|
| A   |          |          |          |
| B   |          |          |          |

### 交換用ファンユニット

| サーボアンプ形名   | 交換用ファンユニット形名         |
|--|----------------------|
| MR-J5-12KG/B/A, MR-J5-12KG4/B4/A4<br>MR-J5-17KG/B/A, MR-J5-17KG4/B4/A4 | MR-J5-FAN8           |
| MR-J5-25KG/B/A, MR-J5-25KG4/B4/A4                                      | MR-J5-FAN9 (2個/1セット) |

## EMCフィルタ

サーボアンプの電源用EMC指令対応フィルタとして下記のを推奨しています。  
 別途サージプロテクタが必要です。詳細については、『MR-J5 ユーザーズマニュアル』を参照してください。  
 EMCフィルタ1台に、1台以上のサーボアンプを接続する場合は、次の条件を満たしてください。

- ・ EMCフィルタの定格電圧 [V]  $\geq$  サーボアンプの定格入力電圧 [V]
- ・ EMCフィルタの定格電流 [A]  $\geq$  EMCフィルタに接続するサーボアンプ定格入力電流の合計値 [A]

| 適用環境                               | サーボモータ<br>電源ケーブル長の<br>合計 | EMCフィルタ               |             |                |              |            |              |
|------------------------------------|--------------------------|-----------------------|-------------|----------------|--------------|------------|--------------|
|                                    |                          | 形名 (注3)               | 定格電流<br>[A] | 定格電圧<br>[V AC] | 使用温度<br>[°C] | 質量<br>[kg] | メーカー (注2)    |
| IEC/EN 61800-3<br>カテゴリ C2, C3 (注1) | 50 m以下                   | FSB-100-324-HU        | 100         | 250            | -40~85       | 6.3        | コーセル (株)     |
|                                    |                          | FSB-150-324-HU        | 150         |                |              | 8.8        |              |
|                                    |                          | FSB-30-355            | 30          | 500            |              | 1.8        |              |
|                                    |                          | FSB-40-355            | 40          |                |              | 3.3        |              |
|                                    |                          | FSB-60-355            | 60          |                |              |            |              |
|                                    |                          | FN3288-40-33-C35-R65  | 40          |                |              | 1.8        |              |
|                                    |                          | FN3288-63-53-C35-R65  | 63          | 530            | -40~50       | 2.7        | シャフナーEMC (株) |
|                                    |                          | FN3288-100-35-C35-R65 | 100         |                | 4.2          |            |              |
|                                    |                          | FN3288-125-35-C35-R65 | 125         |                | 4.6          |            |              |

- 注) 1. カテゴリC2: 第1種環境 (家庭環境など) への専門家による設置。第2種環境 (商業、軽工業および工業環境) への設置。  
 カテゴリC3: 第2種環境 (商業、軽工業および工業環境) への設置。  
 2. 製品仕様の詳細については、メーカーにお問合せください。メーカーの連絡先については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』の「お問合せ先一覧」を参照してください。  
 3. 製品の外形寸法図については、各メーカーのウェブサイト参照してください。接続図については、『MELSERVO-J5カタログ (L(名)030178)』を参照してください。

## 力率改善DCリアクトル (FR-HEL, FR-HEL-H)

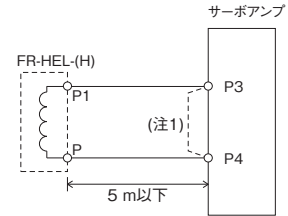
サーボアンプの力率を改善し、電源容量を小さくできます。

力率改善DCリアクトルが力率改善ACリアクトルのいずれかを使用してください。

力率改善DCリアクトル (FR-HEL, FR-HEL-H) は、力率改善ACリアクトル (FR-HAL, FR-HAL-H) に比べて力率改善効果が高く、小形、軽量でかつ配線が簡単のため、力率改善DCリアクトルのご使用をお奨めします。(配線本数: 力率改善ACリアクトルは6本、力率改善DCリアクトルは2本)

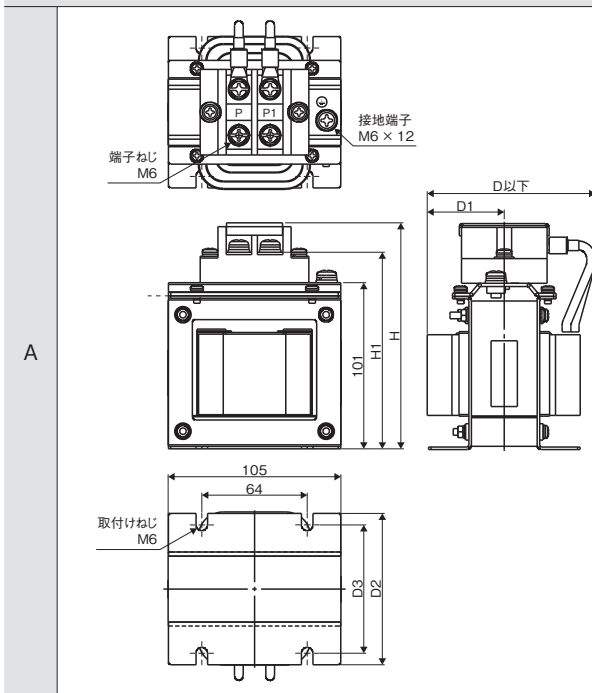
| サーボアンプ形名          | 力率改善DCリアクトル形名 | 図 |
|-------------------|---------------|---|
| MR-J5-12KG/B/A    | FR-HEL-15K    | A |
| MR-J5-17KG/B/A    | FR-HEL-22K    | B |
| MR-J5-25KG/B/A    | FR-HEL-30K    |   |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 | FR-HEL-H15K   | C |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 | FR-HEL-H22K   |   |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 | FR-HEL-H30K   |   |

接続図



注) 1. 力率改善DCリアクトルを使用する場合は、P3とP4の間の短絡バーを外してください。

外形寸法図



| 形名         | 変化寸法 [mm] |    |    |    |     |     | 質量 [kg] | 使用電線 [mm <sup>2</sup> ] (注2) |
|------------|-----------|----|----|----|-----|-----|---------|------------------------------|
|            | D (注1)    | D1 | D2 | D3 | H   | H1  |         |                              |
| FR-HEL-15K | 115       | 49 | 97 | 83 | 142 | 120 | 3.8     | 14 (AWG 6)                   |

注) 1. 最大寸法です。入出力線の曲げ方によって寸法が変わります。  
2. 記載の電線サイズは600 V二種ビニル絶縁電線 (HIV電線) を使用した場合の選定例です。

サーボアンプ

回転型  
サーボモータ

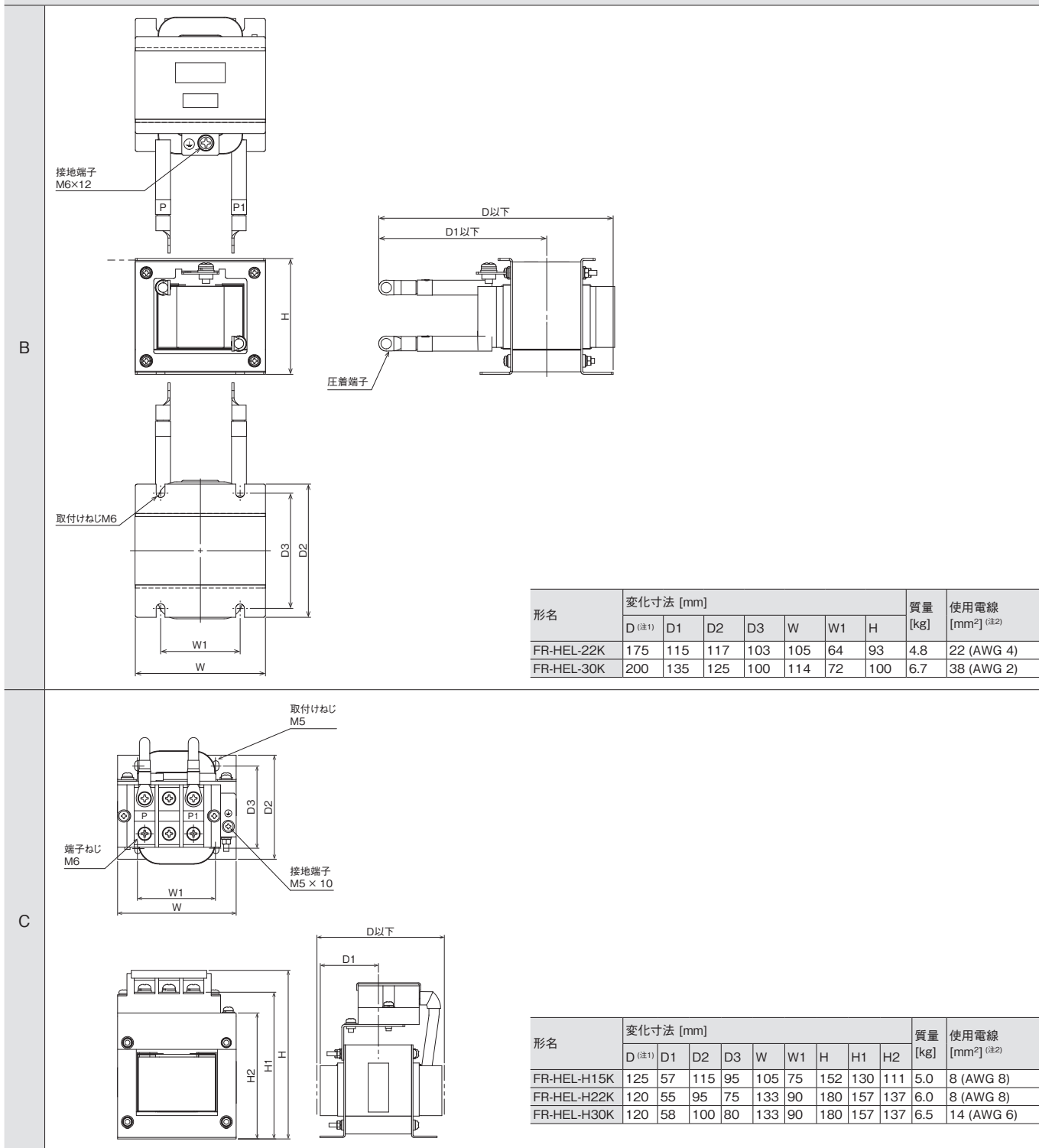
オプション、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

価格表

力率改善DCリアクトル (FR-HEL, FR-HEL-H)

外形寸法図



注) 1. 最大寸法です。入出力線の曲げ方によって寸法が変わります。  
 2. 記載の電線サイズは600 V二種ビニル絶縁電線 (HIV電線) を使用した場合の選定例です。

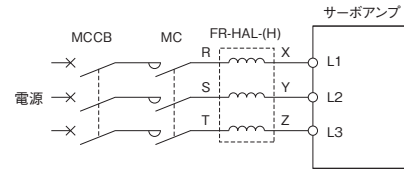


## 力率改善ACリアクトル (FR-HAL, FR-HAL-H)

サーボアンプの力率を改善し、電源容量を小さくできます。

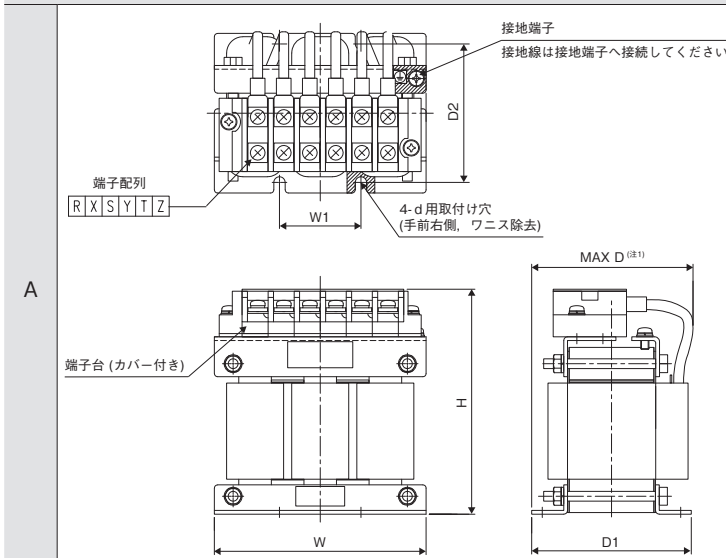
| サーボアンプ形名          | 力率改善ACリアクトル形名 (注1) | 図 |
|-------------------|--------------------|---|
| MR-J5-12KG/B/A    | FR-HAL-15K         | A |
| MR-J5-17KG/B/A    | FR-HAL-22K         | B |
| MR-J5-25KG/B/A    | FR-HAL-30K         |   |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 | FR-HAL-H15K        | C |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 | FR-HAL-H22K        | D |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 | FR-HAL-H30K        |   |

接続図

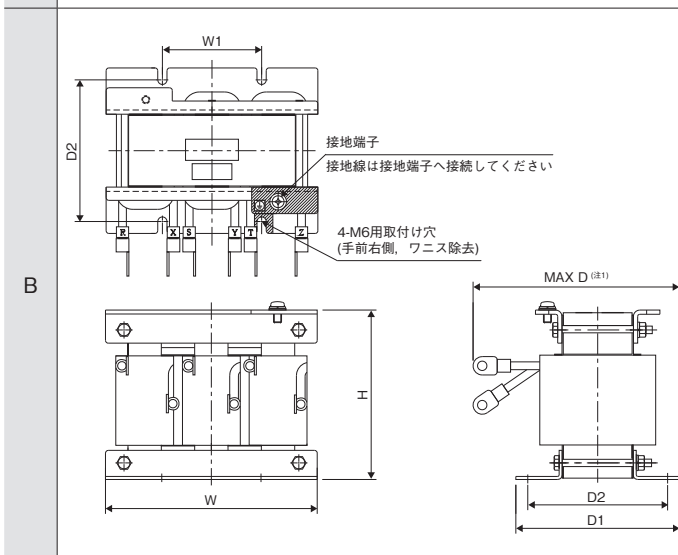


注) 1. 力率改善ACリアクトルを使用する場合は、サーボアンプ1台ごとに、力率改善ACリアクトル1台を設置してください。

外形寸法図



| 形名         | 変化寸法 [mm] |    |     |        |     |     | 質量 [kg] | 端子サイズ |
|------------|-----------|----|-----|--------|-----|-----|---------|-------|
|            | W         | W1 | H   | D (注1) | D1  | D2  |         |       |
| FR-HAL-15K | 160       | 75 | 167 | 126    | 124 | 107 | M6      | M6    |



| 形名         | 変化寸法 [mm] |    |     |        |     |    | 質量 [kg] | 端子サイズ |
|------------|-----------|----|-----|--------|-----|----|---------|-------|
|            | W         | W1 | H   | D (注1) | D1  | D2 |         |       |
| FR-HAL-22K | 185       | 75 | 150 | 158    | 100 | 87 | 9.0     | M8    |
| FR-HAL-30K | 185       | 75 | 150 | 168    | 100 | 87 | 9.7     | M10   |

注) 1. 最大寸法です。入出力線の曲げ方によって寸法が変わります。

サーボアンプ

サーボモーター  
回転型

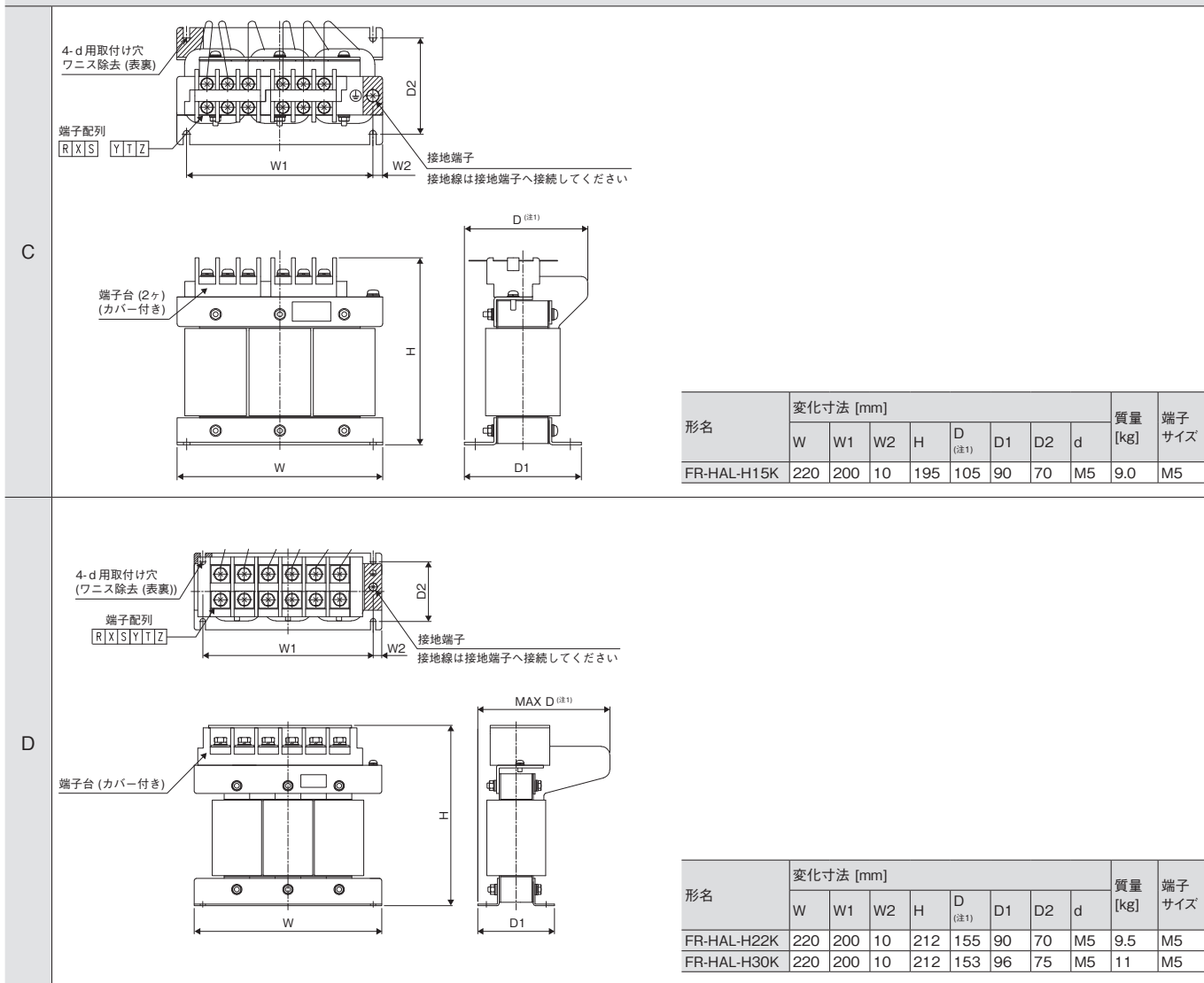
オプション、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

価格表

力率改善ACリアクトル (FR-HAL, FR-HAL-H)

外形寸法図



電線、ノーヒューズ遮断器、電磁接触器選定例

600 V二種ビニル絶縁電線 (HIV電線) を使用した場合の選定例を下記に示します。

U/V/W/Eの電線サイズは、サーボモータごとに異なります。サーボモータとの配線に使用する電線については、本新製品ニュースの「各サーボモータに使用するHIV電線の選定例」を参照してください。

電線、ノーヒューズ遮断器

| サーボアンプ形名               | ノーヒューズ遮断器 (注4, 5, 6)               | 電線サイズ [mm <sup>2</sup> ] (注4) |                       |                 |                 |
|------------------------|------------------------------------|-------------------------------|-----------------------|-----------------|-----------------|
|                        |                                    | L1/L2/L3/⊕                    | L11/L21               | P+/C (注1)       | U/V/W/E         |
| MR-J5-12KG/B/A (注7)    | 100 Aフレーム100 A<br>(100 Aフレーム100 A) | 14 (AWG 6)                    | 1.25~2<br>(AWG 16~14) | 3.5 (AWG 12)    | 14 (AWG 6) (注3) |
| MR-J5-17KG/B/A (注7)    | 125 Aフレーム125 A<br>(125 Aフレーム125 A) | 22 (AWG 4)                    |                       | 5.5 (AWG 10)    | 22 (AWG 4) (注3) |
| MR-J5-25KG/B/A (注7)    | 225 Aフレーム175 A<br>(225 Aフレーム175 A) | 38 (AWG 2)                    |                       | 38 (AWG 2) (注3) |                 |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 (注7) | 50 Aフレーム50 A<br>(50 Aフレーム50 A)     | 5.5 (AWG 10)                  |                       | 2 (AWG 14)      | 8 (AWG 8) (注3)  |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 (注7) | 60 Aフレーム60 A<br>(60 Aフレーム60 A)     | 8 (AWG 8)                     |                       | 3.5 (AWG 12)    |                 |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 (注7) | 100 Aフレーム100 A<br>(100 Aフレーム100 A) | 14 (AWG 6)                    |                       |                 | 14 (AWG 6) (注3) |

電磁接触器

| サーボアンプ形名               | 電磁接触器 (注2, 5) |         |
|------------------------|---------------|---------|
|                        | 主回路電源のオン/オフ   |         |
|                        | AC電源          | DC電源    |
| MR-J5-12KG/B/A (注7)    | S-T50         | SD-T50  |
| MR-J5-17KG/B/A (注7)    | S-T65         | SD-T65  |
| MR-J5-25KG/B/A (注7)    | S-T100        | SD-T100 |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 (注7) | S-T35         | SD-T35  |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 (注7) | S-T35         | SD-T35  |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 (注7) | S-T50         | SD-T50  |

- 注) 1. 回生オプションの配線は5 m以下にしてください。  
 2. 作動遅れ時間 (操作コイルに電流が流れてから、接点が開閉するまでの時間) が80 ms以下 (主回路電源のオン/オフをDC電源で駆動する場合、90 ms以下) の電磁接触器を使用してください。  
 3. この電線サイズは、サーボアンプの端子台の適合電線サイズです。  
 4. IEC/EN/UL/CSA規格に準拠する場合は、本新製品ニュースの「IEC/EN/UL 61800-5-1およびCSA C22.2 No. 274に準拠した選定例」を参照してください。  
 5. サーボアンプ1台ごとに、ノーヒューズ遮断器および電磁接触器を1台ずつ設置してください。  
 6. 力率改善リアクトルを使用する場合は、( ) のノーヒューズ遮断器を使用してください。  
 7. 端子台へ接続するときは、端子台に付属しているねじを使用してください。

サーボアンプ  
 回転型  
 サーボモータ  
 オプション、  
 周辺機器  
 配電制御機器  
 電線選定例  
 価格表

## 配電制御機器、電線選定例

### IEC/EN/UL 61800-5-1およびCSA C22.2 No. 274に準拠した選定例

表中のノーヒューズ遮断器 (MCCB)、半導体ヒューズ、推奨電線サイズはサーボアンプの定格入出力に基づいた選定例です。

#### ノーヒューズ遮断器/半導体ヒューズ

| サーボアンプ形名               | ノーヒューズ遮断器 (AC240 V)<br>SCCR 50 kA (三菱電機製) | ノーヒューズ遮断器 (AC480 V)<br>SCCR 30 kA (三菱電機製) | 半導体ヒューズ (700 V)<br>SCCR 100 kA (Bussmann製) |
|------------------------|---|---|--|
| MR-J5-12KG/B/A (注1)    | NF125-SVU-75A                             | -   | 170M1418 (125 A)                           |
| MR-J5-17KG/B/A (注1)    | NF125-SVU-100A                            | -   | 170M1419 (160 A)                           |
| MR-J5-25KG/B/A (注1)    | NF125-SVU-150A                            | -   | 170M1421 (250 A)                           |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 (注1) | -   | NF125-SVU-40A                             | 170M1416 (80 A)                            |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 (注1) | -   | NF125-SVU-50A                             | 170M1418 (125 A)                           |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 (注1) | -   | NF125-SVU-75A                             |  |

#### 推奨電線

| サーボアンプ形名               | 75 °C燃線 [AWG] |         |      |         |
|------------------------|---------------|---------|------|---------|
|                        | L1/L2/L3/⊕    | L11/L21 | P+/C | U/V/W/E |
| MR-J5-12KG/B/A (注1)    | 4             | 14      | 12   | 4       |
| MR-J5-17KG/B/A (注1)    | 2             |         | 10   | 2       |
| MR-J5-25KG/B/A (注1)    | 1/0           |         | 14   | 2/0     |
| MR-J5-12KG4/B4/A4 (注1) | 8             |         | 12   | 8       |
| MR-J5-17KG4/B4/A4 (注1) | 6             |         | 12   | 6       |
| MR-J5-25KG4/B4/A4 (注1) | 4             |         |      | 4       |

注) 1. 端子台へ接続するときは、端子台に付属しているねじを使用してください。

### 各サーボモータに使用するHIV電線の選定例

600 V二種ビニル絶縁電線 (HIV電線) を使用し、配線長30 mを基準にした場合の選定例を下記に示します。

HK-JTシリーズサーボモータの電源線 (U/V/W) にキャブタイヤケーブルを使用する場合の選定例については、『回転型サーボモータ ユーザーズマニュアル (MR-J5対応)』を参照してください。

| 回転型サーボモータ形名  | 電線サイズ [mm <sup>2</sup> ] |                 |                   |
|--------------|--------------------------|-----------------|-------------------|
|              | 電源、接地用 (U/V/W/E)         | 電磁ブレーキ用 (B1/B2) | 冷却ファン用 (BU/BV/BW) |
| HK-JT701MJ   | 8 (AWG 8)                | 1.25 (AWG 16)   | -                 |
| HK-JT11K1MJ  | 14 (AWG 6)               |                 |                   |
| HK-JT15K1MJ  | 22 (AWG 4)               |                 |                   |
| HK-JT15K1J   | -                        | -               | 1.25 (AWG 16)     |
| HK-JT22K1MJ  | 38 (AWG 2)               | 1.25 (AWG 16)   | -                 |
| HK-JT701M4J  | 5.5 (AWG 10)             |                 |                   |
| HK-JT11K1M4J | 8 (AWG 8)                |                 |                   |
| HK-JT15K1M4J | 14 (AWG 6)               |                 |                   |
| HK-JT22K1M4J | -                        | -               | 1.25 (AWG 16)     |

EtherCATは、ドイツBeckhoff Automation GmbHによりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。

EtherNet/IPは、ODVA (ODVA, Inc.) の商標です。

その他、本文中における会社名、商品名は、各社の商標または登録商標です。

本文中で、商標記号 (™、®) は明記していない場合があります。

●サーボアンプ

| 品名            |       | 形名               | 定格出力  | 主回路電源                          | 標準価格(円)   |
|---------------|-------|------------------|-------|--------------------------------|-----------|
| MR-J5-G       | 200 V | MR-J5-12KG       | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,004,000 |
|               |       | MR-J5-17KG       | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,092,000 |
|               |       | MR-J5-25KG       | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,171,000 |
| MR-J5-G4      | 400 V | MR-J5-12KG4      | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,204,000 |
|               |       | MR-J5-17KG4      | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,309,000 |
|               |       | MR-J5-25KG4      | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,400,000 |
| MR-J5-G-HS    | 200 V | MR-J5-12KG-HS    | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,079,000 |
|               |       | MR-J5-17KG-HS    | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,167,000 |
|               |       | MR-J5-25KG-HS    | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,247,000 |
| MR-J5-G4-HS   | 400 V | MR-J5-12KG4-HS   | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,279,000 |
|               |       | MR-J5-17KG4-HS   | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,390,000 |
|               |       | MR-J5-25KG4-HS   | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,480,000 |
| MR-J5-G-N1    | 200 V | MR-J5-12KG-N1    | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-17KG-N1    | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-25KG-N1    | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
| MR-J5-G4-N1   | 400 V | MR-J5-12KG4-N1   | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-17KG4-N1   | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-25KG4-N1   | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
| MR-J5-G-HSN1  | 200 V | MR-J5-12KG-HSN1  | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-17KG-HSN1  | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-25KG-HSN1  | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | オープン価格    |
| MR-J5-G4-HSN1 | 400 V | MR-J5-12KG4-HSN1 | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-17KG4-HSN1 | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
|               |       | MR-J5-25KG4-HSN1 | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | オープン価格    |
| MR-J5-B       | 200 V | MR-J5-12KB       | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,004,000 |
|               |       | MR-J5-17KB       | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,092,000 |
|               |       | MR-J5-25KB       | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,171,000 |
| MR-J5-B4      | 400 V | MR-J5-12KB4      | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,204,000 |
|               |       | MR-J5-17KB4      | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,309,000 |
|               |       | MR-J5-25KB4      | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,400,000 |
| MR-J5-B-RJ    | 200 V | MR-J5-12KB-RJ    | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,039,000 |
|               |       | MR-J5-17KB-RJ    | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,127,000 |
|               |       | MR-J5-25KB-RJ    | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,206,000 |
| MR-J5-B4-RJ   | 400 V | MR-J5-12KB4-RJ   | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,239,000 |
|               |       | MR-J5-17KB4-RJ   | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,350,000 |
|               |       | MR-J5-25KB4-RJ   | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,440,000 |
| MR-J5-A       | 200 V | MR-J5-12KA       | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,004,000 |
|               |       | MR-J5-17KA       | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,092,000 |
|               |       | MR-J5-25KA       | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,171,000 |
| MR-J5-A4      | 400 V | MR-J5-12KA4      | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,204,000 |
|               |       | MR-J5-17KA4      | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,309,000 |
|               |       | MR-J5-25KA4      | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,400,000 |
| MR-J5-A-RJ    | 200 V | MR-J5-12KA-RJ    | 12 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,039,000 |
|               |       | MR-J5-17KA-RJ    | 17 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,127,000 |
|               |       | MR-J5-25KA-RJ    | 25 kW | 三相AC200 V~240 V, DC283 V~340 V | 1,206,000 |
| MR-J5-A4-RJ   | 400 V | MR-J5-12KA4-RJ   | 12 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,239,000 |
|               |       | MR-J5-17KA4-RJ   | 17 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,350,000 |
|               |       | MR-J5-25KA4-RJ   | 25 kW | 三相AC380 V~480 V                | 1,440,000 |

上記価格には消費税は含まれておりません。

サーボアンプ

回転型  
サーボモータ

オプション、  
周辺機器

配電制御機器  
電線選定例

価格表

# 価格表

## ●回転型サーボモータ

| 品名                       | フランジ<br>サイズ<br>[mm]                      | 形名             | 定格出力           | 定格回転速度          | 標準価格 (円)          |            |            |           |           |
|--------------------------|--|----------------|----------------|-----------------|-------------------|------------|------------|-----------|-----------|
|                          |  |                |                |                 | ブレーキなし            | ブレーキ付き     |            |           |           |
| HK-JTシリーズ<br>B: 電磁ブレーキ付き | HK-JT_                                   | □220           | HK-JT701M(B)J  | 7.0 kW          | 1500 r/min        | 858,000    | 1,253,000  |           |           |
|                          |  |                | HK-JT11K1M(B)J | 11 kW           | 1500 r/min        | 864,000    | 1,304,000  |           |           |
|                          |  |                | HK-JT15K1M(B)J | 15 kW           | 1500 r/min        | 1,095,000  | 1,630,000  |           |           |
|                          |  | □250           | HK-JT15K1J     | 15 kW           | 1000 r/min        | 1,800,000  | -          |           |           |
|                          |  |                | HK-JT22K1MJ    | 22 kW           | 1500 r/min        | 1,800,000  | -          |           |           |
|                          |  |                | HK-JT_4        | □220            | HK-JT701M4(B)J    | 7.0 kW     | 1500 r/min | 1,035,000 | 1,500,000 |
|                          | HK-JT11K1M4(B)J                          | 11 kW          |                |                 | 1500 r/min        | 1,035,000  | 1,560,000  |           |           |
|                          | HK-JT15K1M4(B)J                          | 15 kW          |                |                 | 1500 r/min        | 1,310,000  | 1,980,000  |           |           |
|                          | □250                                     | HK-JT22K1M4J   |                | 22 kW           | 1500 r/min        | 2,170,000  | -          |           |           |
|                          | 機能安全対応サーボモータ<br>HK-JTシリーズ<br>B: 電磁ブレーキ付き | HK-JT_         | □220           | HK-JT701M(B)JWS | 7.0 kW            | 1500 r/min | 895,000    | 1,290,000 |           |
| HK-JT11K1M(B)JWS         |  |                |                | 11 kW           | 1500 r/min        | 900,000    | 1,340,000  |           |           |
| HK-JT15K1M(B)JWS         |  |                |                | 15 kW           | 1500 r/min        | 1,131,000  | 1,670,000  |           |           |
| □250                     |  |                | HK-JT22K1MJWS  | 22 kW           | 1500 r/min        | 1,840,000  | -          |           |           |
|                          |  |                | HK-JT_4        | □220            | HK-JT701M4(B)JWS  | 7.0 kW     | 1500 r/min | 1,072,000 | 1,540,000 |
|                          |  |                |                |                 | HK-JT11K1M4(B)JWS | 11 kW      | 1500 r/min | 1,074,000 | 1,600,000 |
| HK-JT15K1M4(B)JWS        |  | 15 kW          |                |                 | 1500 r/min        | 1,350,000  | 2,020,000  |           |           |
| □250                     |  | HK-JT22K1M4JWS |                | 22 kW           | 1500 r/min        | 2,200,000  | -          |           |           |

上記価格には消費税は含まれておりません。

●回転型サーボモータ用エンコーダケーブル

| 品名                  | 形名                  | 長さ    | 屈曲区分  | 保護等級    | 用途                                  | 標準価格 (円) |
|---------------------|---------------------|-------|-------|---------|-------------------------------------|----------|
| エンコーダケーブル           | MR-J3ENSCBL2M-H     | 2 m   | 高屈曲寿命 | IP67    | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J | 17,000   |
|                     | MR-J3ENSCBL5M-H     | 5 m   | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 23,000   |
|                     | MR-J3ENSCBL10M-H    | 10 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 40,500   |
|                     | MR-AENSCBL20M-H     | 20 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 51,500   |
|                     | MR-AENSCBL30M-H     | 30 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 68,500   |
|                     | MR-AENSCBL40M-H     | 40 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 107,000  |
|                     | MR-AENSCBL50M-H     | 50 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 154,000  |
|                     | MR-J3ENSCBL2M-L     | 2 m   | 標準    | IP67    |                                     | 8,600    |
|                     | MR-J3ENSCBL5M-L     | 5 m   | 標準    | IP67    |                                     | 9,700    |
|                     | MR-J3ENSCBL10M-L    | 10 m  | 標準    | IP67    |                                     | 15,000   |
|                     | MR-AENSCBL20M-L     | 20 m  | 標準    | IP67    |                                     | 44,500   |
|                     | MR-AENSCBL30M-L     | 30 m  | 標準    | IP67    |                                     | 63,500   |
|                     | MR-AENECBL2M-H-MTH  | 2 m   | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 57,000   |
|                     | MR-AENECBL5M-H-MTH  | 5 m   | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 69,000   |
|                     | MR-AENECBL10M-H-MTH | 10 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 88,000   |
|                     | MR-AENECBL20M-H-MTH | 20 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 124,000  |
|                     | MR-AENECBL30M-H-MTH | 30 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 159,000  |
|                     | MR-AENECBL40M-H-MTH | 40 m  | 高屈曲寿命 | IP67    |                                     | 196,000  |
| MR-AENECBL50M-H-MTH | 50 m                | 高屈曲寿命 | IP67  | 228,000 |                                     |          |

●回転型サーボモータ用コネクタセット

| 品名             | 形名         | 内容                               | 保護等級 | 用途   | 標準価格 (円) |
|----------------|------------|----------------------------------|------|--|----------|
| エンコーダコネクタセット   | MR-J3SCNS  | エンコーダコネクタ × 1,<br>サーボアンプコネクタ × 1 | IP67 | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J<br>(ストレートタイプ) (ワンタッチ接続タイプ) | 3,500    |
|                | MR-ENCNS2  | エンコーダコネクタ × 1,<br>サーボアンプコネクタ × 1 | IP67 | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J<br>(ストレートタイプ) (ねじ締めタイプ)    | 12,000   |
|                | MR-J3SCNSA | エンコーダコネクタ × 1,<br>サーボアンプコネクタ × 1 | IP67 | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J<br>(アングルタイプ) (ワンタッチ接続タイプ)  | 3,500    |
|                | MR-ENCNS2A | エンコーダコネクタ × 1,<br>サーボアンプコネクタ × 1 | IP67 | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J<br>(アングルタイプ) (ねじ締めタイプ)     | 12,000   |
|                | MR-ENECNS  | エンコーダコネクタ × 1,<br>サーボアンプコネクタ × 1 | IP67 | HK-JT15K1J, 22K1M(4)J  | 3,500    |
| 電源コネクタセット      | MR-APWCNS3 | 電源コネクタ × 1                       | IP67 | HK-JT701M(4)J, 11K1M(4)J, 15K1M(4)J<br>(ワンタッチ接続タイプ)            | 42,500   |
| 電磁ブレーキコネクタセット  | MR-BKCN    | 電磁ブレーキコネクタ × 1                   | IP67 | HK-JT701M(4)BJ, 11K1M(4)BJ,<br>15K1M(4)BJ (ストレートタイプ)           | 9,700    |
| 冷却ファン電源コネクタセット | MR-PWCNF   | 電源コネクタ × 1                       | IP67 | HK-JT15K1J, 22K1M(4)J  | 13,500   |

●回生オプション

| 品名              | 形名        | 許容回生電力       | 抵抗値   | 用途 <sup>(注1)</sup>             | 標準価格 (円) |
|-----------------|-----------|--------------|-------|--------------------------------|----------|
| 回生オプション (200 V) | MR-RB5R   | 500 (800) W  | 3.2 Ω | MR-J5-12KG/B/A                 | 254,000  |
|                 | MR-RB9F   | 850 (1300) W | 3 Ω   | MR-J5-17KG/B/A                 | 382,000  |
|                 | MR-RB9T   | 850 (1300) W | 2.5 Ω | MR-J5-25KG/B/A                 | 382,000  |
| 回生オプション (400 V) | MR-RB5K-4 | 500 (800) W  | 10 Ω  | MR-J5-12KG4/B4/A4              | 306,000  |
|                 | MR-RB6K-4 | 850 (1300) W | 10 Ω  | MR-J5-17KG4/B4/A4, 25KG4/B4/A4 | 459,000  |

●周辺ユニット

| 品名                  | 形名          | 用途 <sup>(注1)</sup>             | 標準価格 (円) |
|---------------------|-------------|--------------------------------|----------|
| ダイナミックブレーキ (200 V用) | DBU-11K     | MR-J5-12KG/B/A                 | 88,000   |
|                     | DBU-15K     | MR-J5-17KG/B/A                 | 106,000  |
|                     | DBU-22K-R1  | MR-J5-25KG/B/A                 | 123,000  |
| ダイナミックブレーキ (400 V用) | DBU-11K-4   | MR-J5-12KG4/B4/A4              | 106,000  |
|                     | DBU-22K-4   | MR-J5-17KG4/B4/A4, 25KG4/B4/A4 | 149,000  |
| 冷却フィン外出しアタッチメント     | MR-J4ACN15K | MR-J5-12KG /B /A_, 17KG /B /A_ | -        |
|                     | MR-J3ACN    | MR-J5-25KG /B /A_              | -        |
| 交換用ファンユニット          | MR-J5-FAN8  | MR-J5-12KG /B /A_, 17KG /B /A_ | 21,500   |
|                     | MR-J5-FAN9  | MR-J5-25KG /B /A_              | 36,000   |

注)

1. 特殊仕様のサーボアンプのオプション、周辺機器は、標準サーボアンプと同じです。同じ定格出力のサーボアンプを参照してください。

上記価格には消費税は含まれておりません。

サーボアンプ

回転型  
サーボモータ

オプション、  
周辺機器

配電制御機器、  
電線選定例

価格表

# 三菱電機ACサーボシステム MELSERVO-J5

## 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)3218-2599 |
| 関越機器営業部  | 〒330-6034 | さいたま市中央区新都心11-2(明治安田生命さいたま新都心ビル) | (048)600-5835 |
| 新潟支店     | 〒950-8504 | 新潟市中央区東大通2-4-10(日本生命新潟ビル)        | (025)241-7227 |
| 神奈川機器営業部 | 〒220-8118 | 横浜市西区みなとみらい2-2-1(横浜ランドマークタワー)    | (045)224-2623 |
| 北海道支社    | 〒060-8693 | 札幌市中央区大通西3-11(北洋ビル)              | (011)212-3793 |
| 東北支社     | 〒980-0013 | 仙台市青葉区花京院1-1-20(花京院スクエア)         | (022)216-4546 |
| 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     | 〒450-6423 | 名古屋市中村区名駅3-28-12(大名古屋ビルディング)     | (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 | 大阪市北区大深町4-20(グランフロント大阪 タワーA)     | (06)6486-4120 |
| 中国支社     | 〒730-8657 | 広島市中区中町7-32(ニッセイ広島ビル)            | (082)248-5445 |
| 四国支社     | 〒760-8654 | 高松市寿町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)721-2251 |

三菱電機 FA

[www.MitsubishiElectric.co.jp/fa](http://www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)

メンバー登録無料!

インターネットによる情報サービス「三菱電機FAサイト」

三菱電機FAサイトでは、製品や事例などの技術情報に加え、トレーニングスクール情報や各種お問い合わせ窓口をご提供しています。また、メンバー登録いただくとマニュアルやCADデータ等のダウンロード、eラーニングなどの各種サービスをご利用いただけます。

**FAWeb Shop**

https://fa-webshop.MitsubishiElectric.co.jp/

すぐ欲しい、今使いたいを、即注文! 「三菱電機FAソリューションWeb Shop」

お客様のものづくりをトータルでご支援する便利なウェブショップです。FA製品の小口・緊急でのご注文だけでなく、ものづくりや働き方の変化に対応したサービス・トレーニングスクールもご提供します。

電話技術相談窓口 受付時間※1 月曜～金曜 9:00～19:00、土曜・日曜・祝日 9:00～17:00


| 対象機種   | 電話番号             | 自動窓口案内<br>選択番号※7 | 対象機種  | 電話番号             | 自動窓口案内<br>選択番号※7 |
|--|------------------|------------------|---|------------------|------------------|
| 自動窓口案内   | 052-712-2444     | —                | MELSERVOシリーズ                                | —                | 1⇒2              |
| エッジコンピューティング製品                                       | 052-712-2370※2   | 8                | 位置決めユニット(MELSEC IQ-R/Q/Lシリーズ)               | —                | 1⇒2              |
| ソリューションソフトウェア  | —09              | 2⇒4              | モーションユニット(MELSEC IQ-R/IQ-Fシリーズ)             | —                | 1⇒1              |
| MELSEC IQ-R/Q/Lシリーズ(CPU内蔵Ethernet機能などネットワークを除く)      | 052-711-5111     | 2⇒2              | モーションソフトウェア                                 | —                | 1⇒1              |
| MELSEC GXシリーズ(MELSEC IQ-R/Q/L/QnAS/AnS)              | 052-725-2271※3   | 2⇒1              | シンプルモーションユニット<br>(MELSEC IQ-R/IQ-F/Q/Lシリーズ) | 052-712-6607     | 1⇒2              |
| MELSEC IQ-F/FXシリーズ全般                                 | 052-712-2578     | 2⇒3              | モーションCPU<br>(MELSEC IQ-R/Qシリーズ)             | —                | 1⇒1              |
| MELSEC GXシリーズ(MELSEC IQ-F/FX)                        | 052-799-3592※2   | 2⇒5              | センシングユニット(MR-MTシリーズ)                        | —                | 1⇒2              |
| ネットワークユニット(CC-Link/FXシリーズ/MELSECNET/Ethernet/シリアル通信) | 052-799-3591※2   | 2⇒6              | シンプルモーションボード/ポジションボード                       | —                | 1⇒2              |
| MELSOFT 統合エンジニアリング環境                                 | —0110            | —                | MELSOFT MTシリーズ/MRシリーズ/EMシリーズ                | —                | 1⇒2              |
| MELSOFT Navigator/MELSOFT Update Manager             | —0110            | —                | センサレスサーボ                                    | 052-722-2182     | —                |
| IQ Sensor Solution                                   | —0110            | —                | インバータ                                       | 052-722-2182     | 3                |
| MELSOFT 通信支援ソフトウェアツール                                | 052-712-2370※2   | 2⇒4              | 三相モータ                                       | 0536-25-0900※2※4 | —                |
| MELSEC/パソコンボード                                       | —09              | —                | 産業用ロボット                                     | 052-721-0100※5   | 5                |
| WinCPUユニット/C言語コントローラユニット/C言語インテリジェント機能ユニット           | 052-712-2370※2   | 2⇒4              | 電磁クラッチ・ブレーキ/テンションコントローラ                     | 052-712-5430※5   | —                |
| 情報連携ユニット   | 052-799-3592※2   | 2⇒5              | 低圧開閉器                                       | 052-719-4170※8   | 7⇒2              |
| システムレコーダ   | 052-712-2830※2※3 | 2⇒7              | US-Nシリーズ                                    | —                | —                |
| MELSEC計装/IQ-R/Q二重化                                   | 052-712-3079※2※3 | 2⇒8              | ノーヒューズ遮断器/漏電遮断器/MDUブレーカ/気中遮断器(ACB)など        | 052-719-4559※8   | 7⇒1              |
| MELSEC Safety  | 052-719-4557※2※3 | 2⇒9              | 電力管理用計器                                     | 052-719-4556※8   | 7⇒3              |
| 電力計測ユニット/絶縁監視ユニット                                    | 052-799-9495※2   | 6                | 省エネ支援機器                                     | 052-719-4557※2※3 | 7⇒4              |
| FAセンサ MELSENSOR                                      | 052-712-2417     | 4⇒1<br>4⇒2       | 小容量UPS(5kVA以下)                              | 052-799-9489※2※6 | 7⇒5              |
| 表示器 GOT  | —                | —                |   |                  |                  |

お問合せの際には、今一度電話番号をお確かめの上、お掛け間違いのないようお願いいたします。なお、電話技術相談窓口の最新情報は、「三菱電機FAサイト」<[www.MitsubishiElectric.co.jp/fa](http://www.MitsubishiElectric.co.jp/fa)>でご確認ください。

※1: 春季・夏季・年末年始の休日を除く  
 ※2: 土曜・日曜・祝日を除く  
 ※3: 金曜は17:00まで  
 ※4: 月曜～木曜の9:00～17:00と金曜の9:00～16:30  
 ※5: 受付時間9:00～17:00(土曜・日曜・当社休日を除く)  
 ※6: 月曜～金曜の9:00～17:00

※7: 選択番号の入力は、自動窓口案内冒頭のお客様相談内容に関する代理店、商社への提供可否確認の回答後をお願いいたします。  
 ※8: 日曜を除く  
 ※9: SCADA GENESIS64™の技術相談は、三菱電機FAサイトの「仕様・機能に関するお問い合わせ」またはGENESIS64™保守サービス(SupportWorX)の技術サポート窓口をご利用ください。  
 なお、GENESIS64™保守サービス(SupportWorX)はGENESIS64™をご利用の方向けの有償サービスです。詳細は、三菱電機FAサイトより、GENESIS64™保守サービス(SupportWorX)ガイド(BHP-F0005-0026)をご参照ください。

※10: MELSOFT Geminiの電話技術相談窓口は、MELSOFT Gemini保守サービスの技術サポート窓口をご利用ください。  
 なお、MELSOFT Gemini保守サービスは、MELSOFT Geminiをご利用の方向けの有償サービスです。詳細は、三菱電機FAサイトより、3Dシミュレータ MELSOFT Gemini リリースノート(L08815)をご参照ください。  
 ※11: MELSOFT Mirrorの技術相談は、MELSOFT Mirrorの技術サポート窓口(メール)をご利用ください。  
 なお、MELSOFT Mirror技術サポート窓口は、MELSOFT Mirrorをご利用の方向けの有償サービスです。詳細は、三菱電機FAサイトより、MELSOFT Mirror オペレーティングマニュアル(SH-082863)をご参照ください。



三菱電機のe-FactoryコンセプトはFA技術とIT技術を活用して開発費用の削減、生産性の向上および保守の改善により「一歩先を行く」ものづくりを目指すことです。このコンセプトはe-Factory アライアンスパートナーによってサポートされ、ソフトウェア、機器とシステムインテグレーションを包括し最適化されたe-Factoryアーキテクチャにより、エンドユーザーのニーズと、より合理的な投資プランを満たします。

