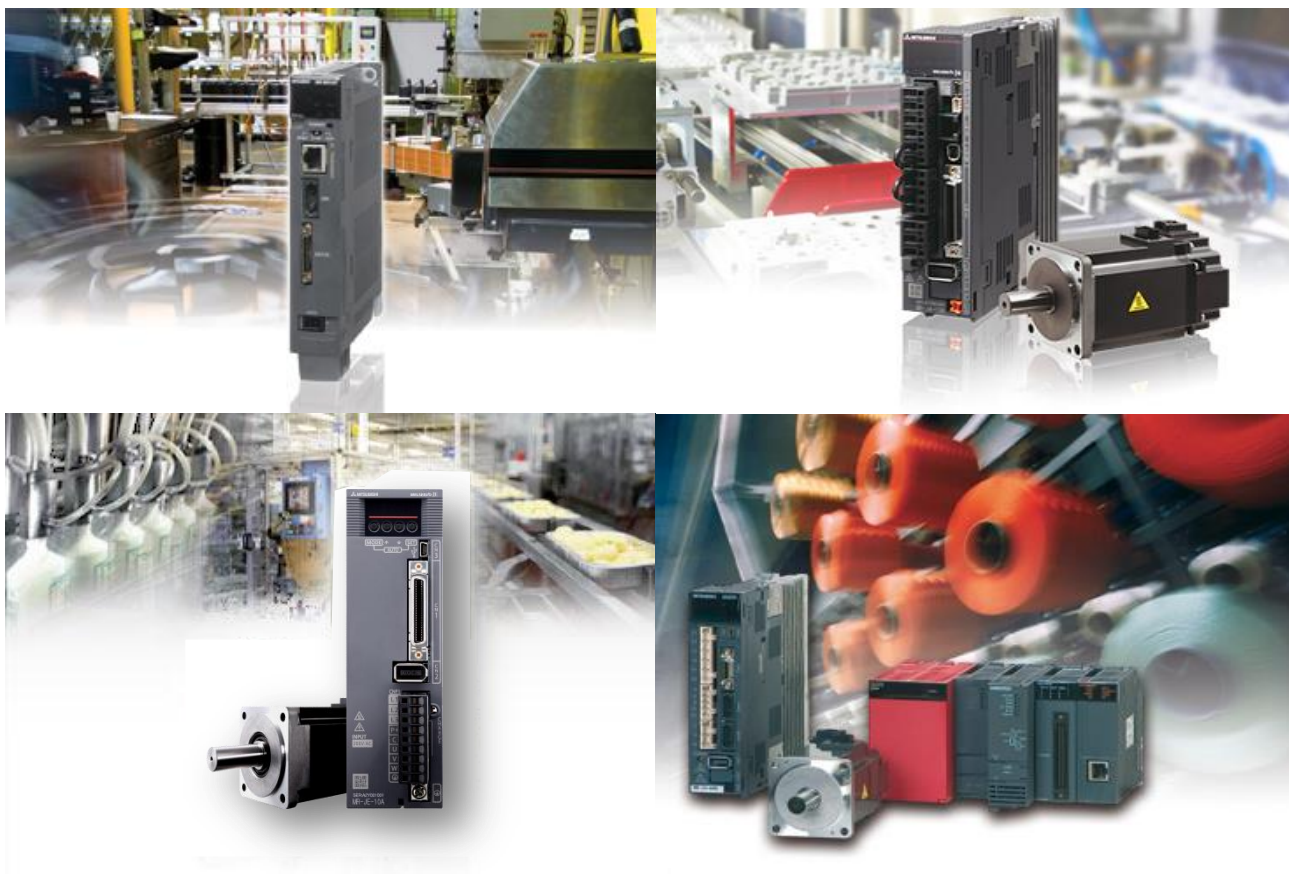


3AMEHA MR-J2S-CL на MR-J4-A-RJ

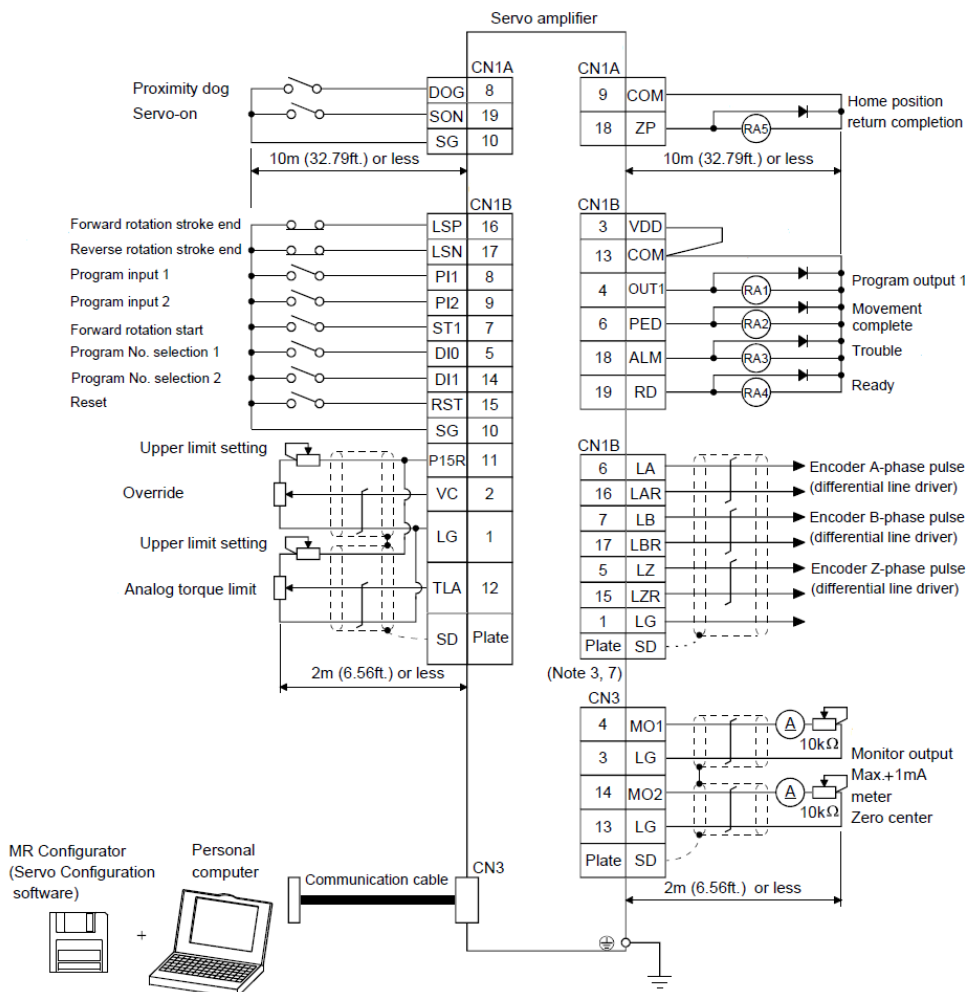


- Основная спецификация

Items	MR-J4-A-RJ	MR-J2S-CL
Количество программ	До 256	До 16
Объем программы	640 Шагов	120 Шагов
Количество команд	22	22
Количество цифровых входов	12	10
Количество цифровых выходов	8	5

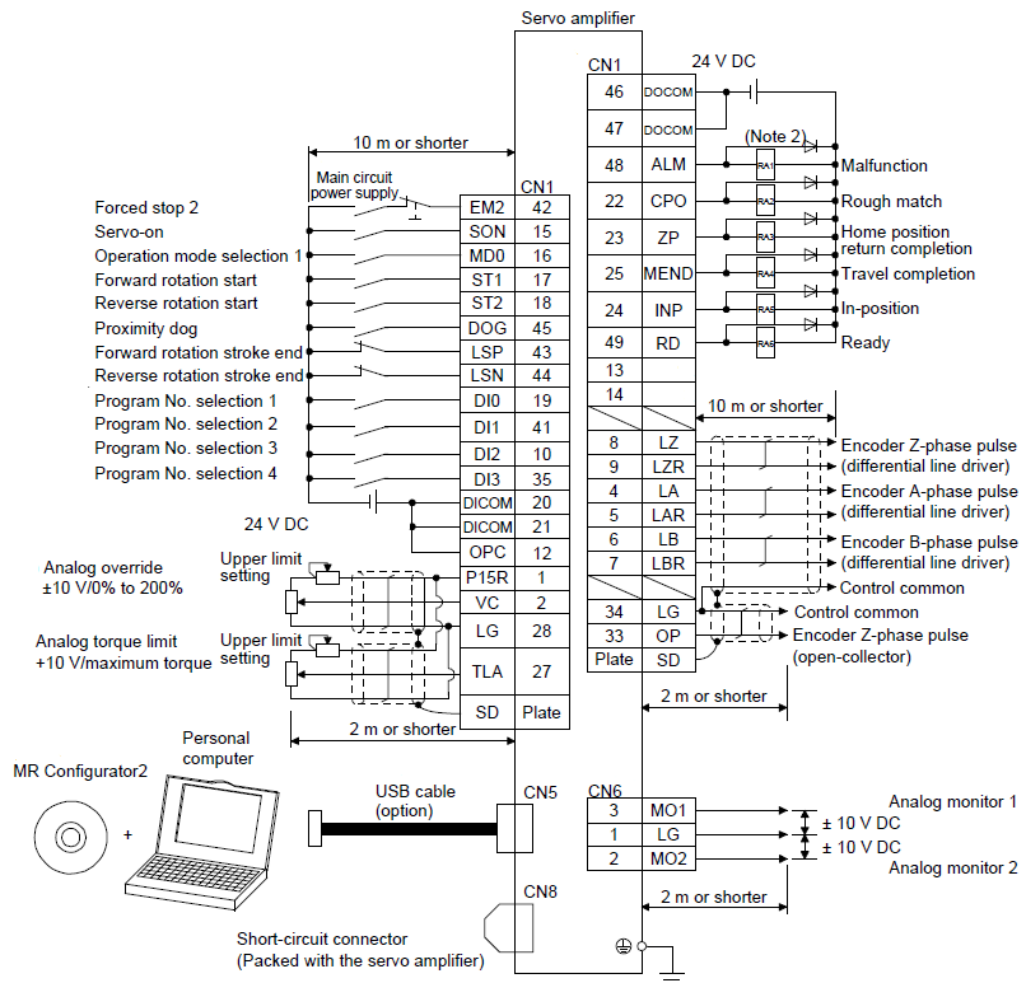
• Подключение

– Подключение MR-J2S-CL



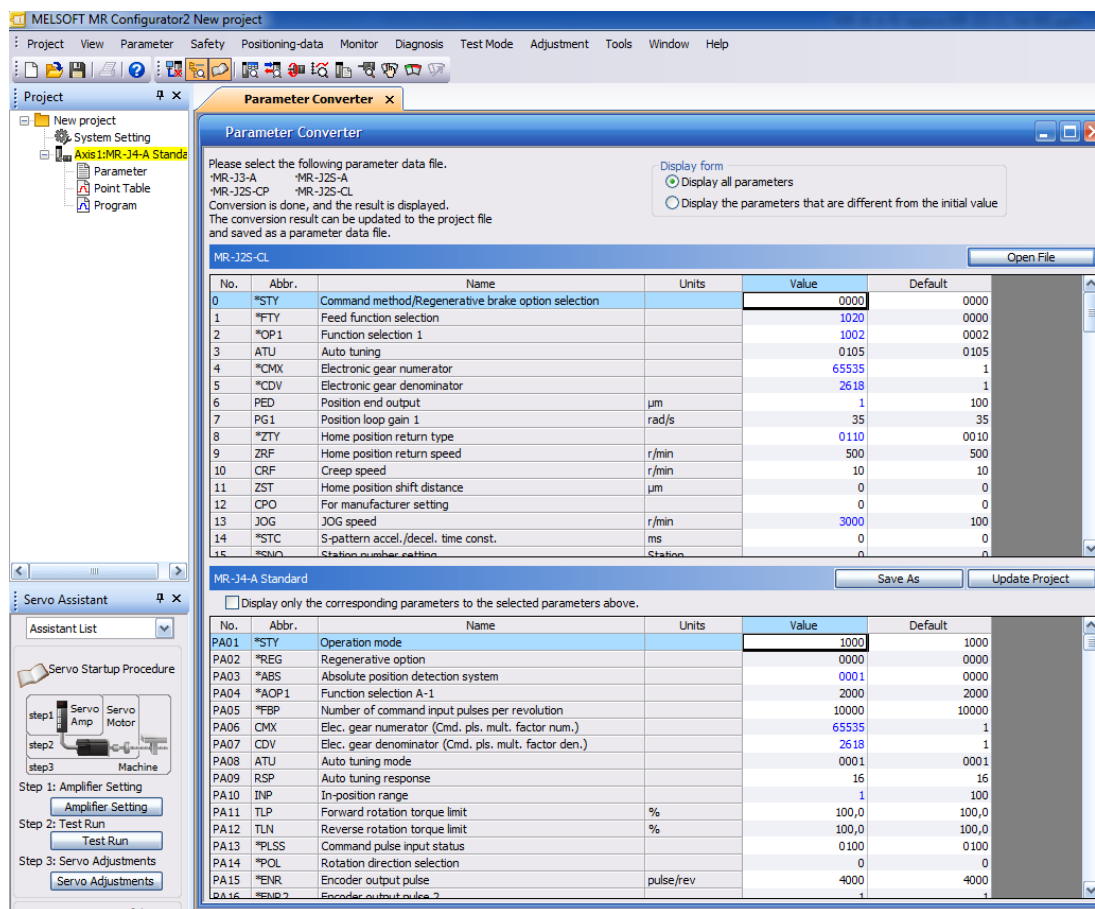
• Подключение

– Подключение MR-J4-A-RJ в программном режиме управления



• Конвертация параметров в MR Configurator2

- Файл параметров (*.prm) MR-J2S-CL может быть открыт с помощью MR Configurator2 и сконвертирован в соответствующие значения параметров MR-J4-A-RJ



Parameter Converter

Please select the following parameter data file.
 *MR-J3-A *MR-J2S-A
 *MR-J2S-CP *MR-J2S-CL
 Conversion is done, and the result is displayed.
 The conversion result can be updated to the project file and saved as a parameter data file.

Display form
☒ Display all parameters
☐ Display the parameters that are different from the initial value

MR-J2S-CL

No.	Abbr.	Name	Units	Value	Default
0	*STY	Command method/Regenerative brake option selection		0000	0000
1	*FTY	Feed function selection		1020	0000
2	*OP1	Function selection 1		1002	0002
3	ATU	Auto tuning		0105	0105
4	*CMX	Electronic gear numerator		65535	1
5	*CDV	Electronic gear denominator		2618	1
6	PED	Position end output	µm	1	100
7	PG1	Position loop gain 1	rad/s	35	35
8	*ZTY	Home position return type		0110	0010
9	ZRF	Home position return speed	r/min	500	500
10	CRF	Creep speed	r/min	10	10
11	ZST	Home position shift distance	µm	0	0
12	CPO	For manufacturer setting		0	0
13	JOG	JOG speed	r/min	3000	100
14	*STC	S-pattern accel./decel. time const.	ms	0	0
15	*SNO	Station number setting	Station	0	0

MR-J4-A Standard

☐ Display only the corresponding parameters to the selected parameters above.

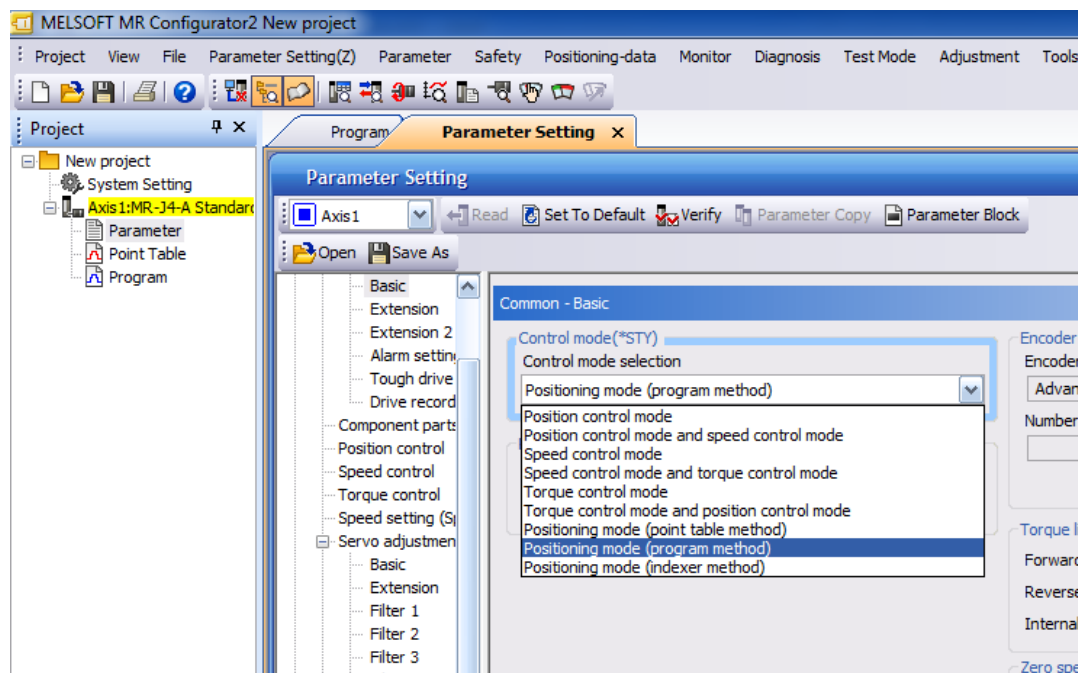
No.	Abbr.	Name	Units	Value	Default
PA01	*STY	Operation mode		1000	1000
PA02	*REG	Regenerative option		0000	0000
PA03	*ABS	Absolute position detection system		0001	0000
PA04	*AOP1	Function selection A-1		2000	2000
PA05	*FBP	Number of command input pulses per revolution		10000	10000
PA06	CMX	Elec. gear numerator (Cmd. pls. mult. factor num.)		65535	1
PA07	CDV	Elec. gear denominator (Cmd. pls. mult. factor den.)		2618	1
PA08	ATU	Auto tuning mode		0001	0001
PA09	RSP	Auto tuning response		16	16
PA10	INP	In-position range		1	100
PA11	TLP	Forward rotation torque limit	%	100,0	100,0
PA12	TLN	Reverse rotation torque limit	%	100,0	100,0
PA13	*PLSS	Command pulse input status		0100	0100
PA14	*POL	Rotation direction selection		0	0
PA15	*ENR	Encoder output pulse	pulse/rev	4000	4000
PA16	*ENR2	Encoder output pulse 2		1	1

- Установка параметров MR-J4-A-RJ
 - Выбор программного режима управления

PA01
*STY
Operation
mode

- ☒ Control mode selection
Select a control mode.
0 to 5: Not used for positioning mode.
6: Positioning mode (point table method)
7: Positioning mode (program method)
8: Positioning mode (indexer method)

0h



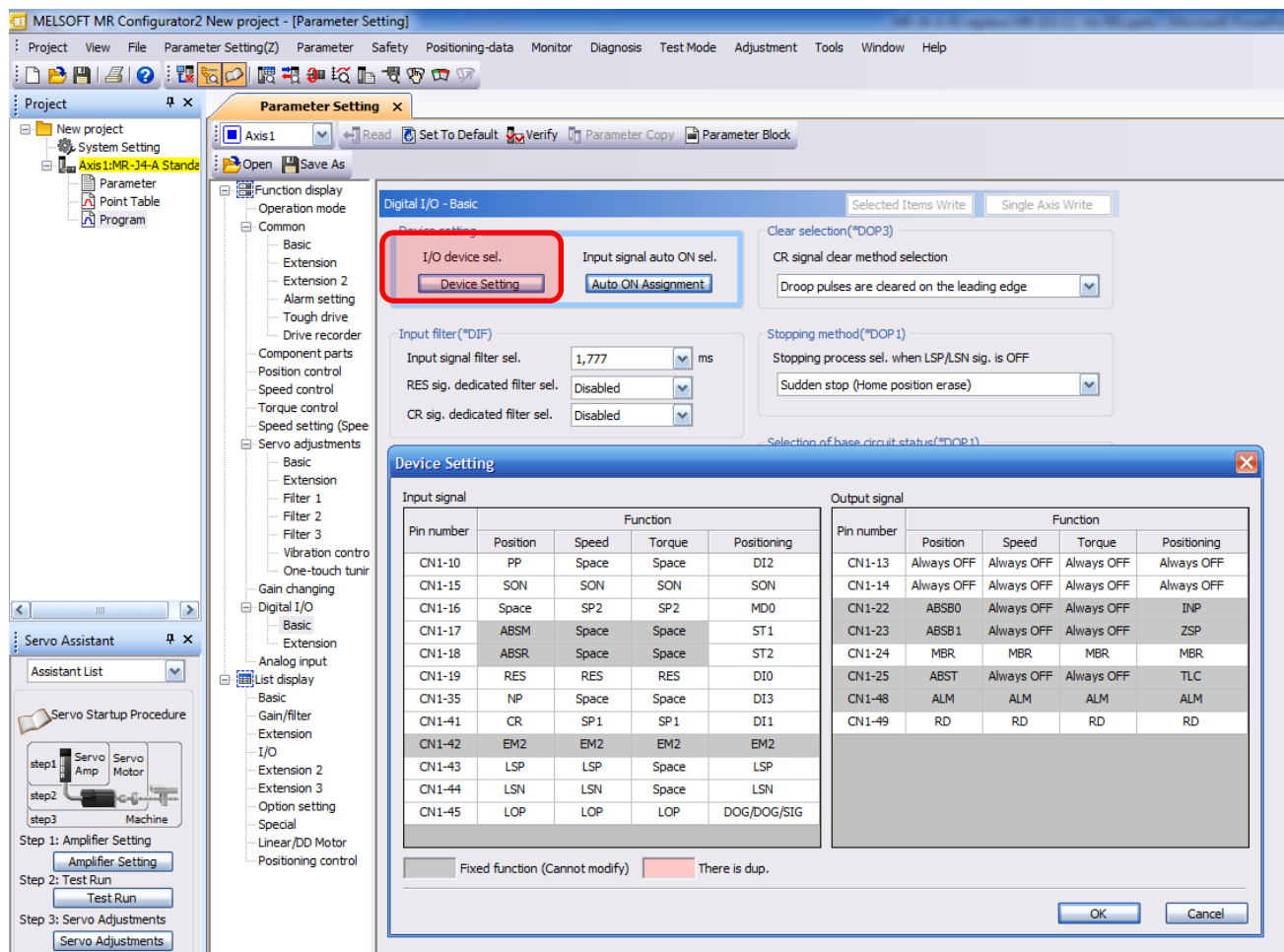
• Установка параметров MR-J4-A-RJ

- Если использовался электронный редуктор в MR-J2S-CL, необходимо установить в MR-J4-A-RJ соответствие электронному редуктору J2S.

PA21
*AOP3
Function
selection A-3

___ x	One-touch tuning function selection 0: Disabled 1: Enabled When the digit is "0", the one-touch tuning is not available.	1h
__ x _	For manufacturer setting	0h
_ x _ _		0h
x _ _ _	Electronic gear selection When this digit is changed, the home position will be changed. Execute the home position return again. 0: Electronic gear ([Pr. PA06] and [Pr. PA07]) 1: Not used for positioning mode. Setting this will trigger [AL. 37 Parameter error]. 2: J3 electronic gear setting value compatibility mode (Electronic gear ([Pr. PA06] and [Pr. PA07] × 16)) The electronic gear setting value can be used set with MR-J3. 3: J2S electronic gear setting value compatibility mode (Electronic gear ([Pr. PA06] and [Pr. PA07] × 32)) The electronic gear setting value can be used set with MR-J2S.	0h

- Установка параметров MR-J4-A-RJ
 - Назначение сигналов входов/выходов указывается для разъема CN1



Device Setting

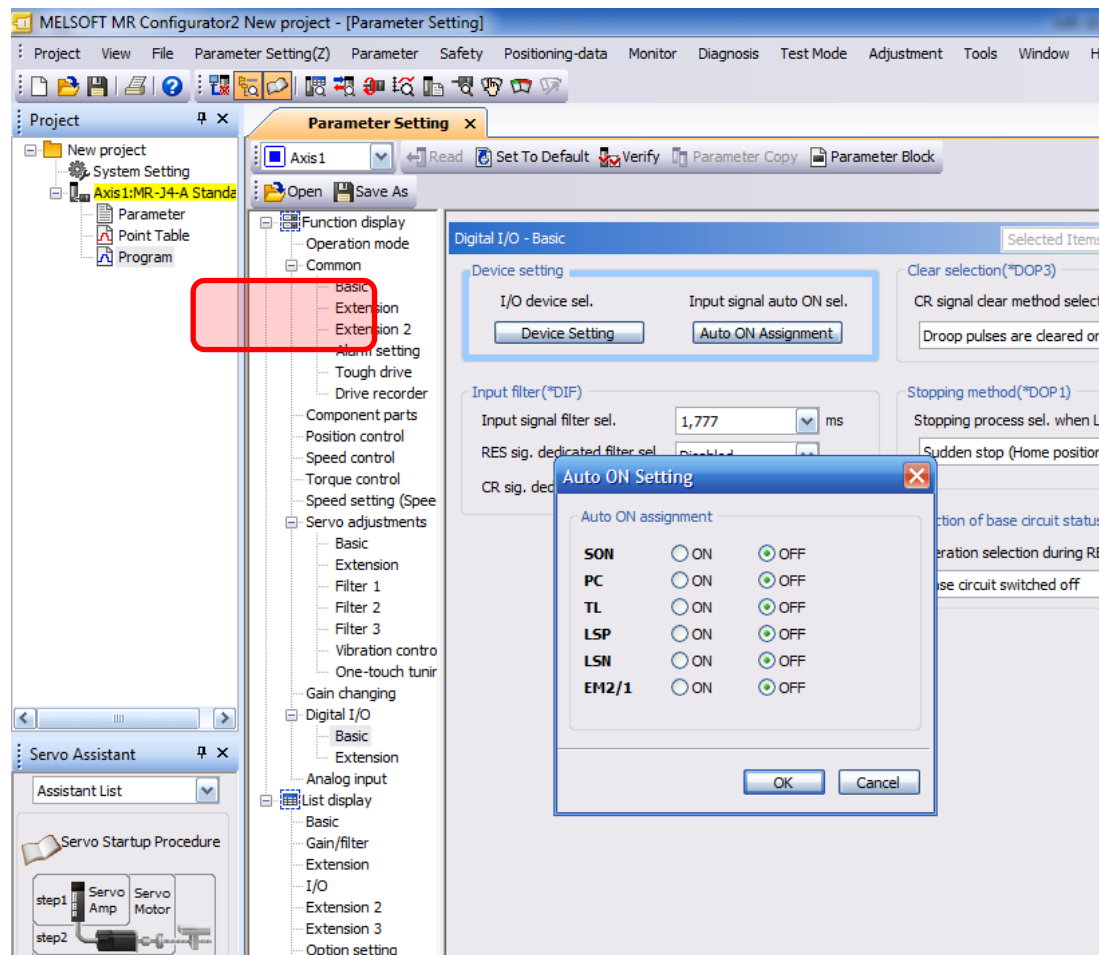
Pin number	Position	Speed	Torque	Positioning
CN1-10	PP	Space	Space	DI2
CN1-15	SON	SON	SON	SON
CN1-16	Space	SP2	SP2	MD0
CN1-17	ABSM	Space	Space	ST1
CN1-18	ABSR	Space	Space	ST2
CN1-19	RES	RES	RES	DI0
CN1-35	NP	Space	Space	DI3
CN1-41	CR	SP1	SP1	DI1
CN1-42	EM2	EM2	EM2	EM2
CN1-43	LSP	LSP	Space	LSP
CN1-44	LSN	LSN	Space	LSN
CN1-45	LOP	LOP	LOP	DOG/DOG/SIG

Pin number	Position	Speed	Torque	Positioning
CN1-13	Always OFF	Always OFF	Always OFF	Always OFF
CN1-14	Always OFF	Always OFF	Always OFF	Always OFF
CN1-22	ABS0	Always OFF	Always OFF	INP
CN1-23	ABS1	Always OFF	Always OFF	ZSP
CN1-24	MBR	MBR	MBR	MBR
CN1-25	ABST	Always OFF	Always OFF	TLC
CN1-48	ALM	ALM	ALM	ALM
CN1-49	RD	RD	RD	RD

☐ Fixed function (Cannot modify)
 ☐ There is dup.

OK Cancel

- Установка параметров MR-J4-A-RJ
 - Определение сигналов, которые при подаче питания должны включаться автоматически



• Установка параметров MR-J4-A-RJ

- С помощью MR Configurator2 возможно непосредственно открыть файлы программ (*.pgf) от MR-J2S-CL и эти программы могут быть в полном объеме использованы, т.к. инструкции у MR-J2S-CL и у MR-J4-A-RJ полностью **СОВМЕСТИМЫ**

