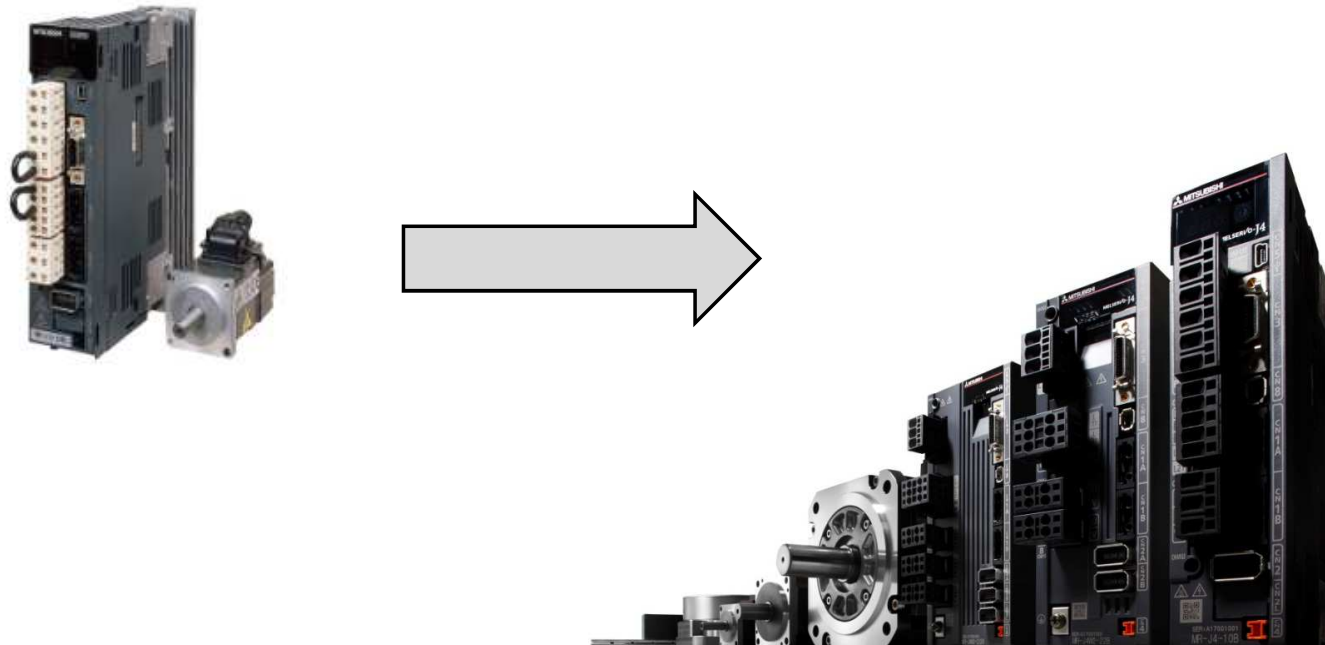
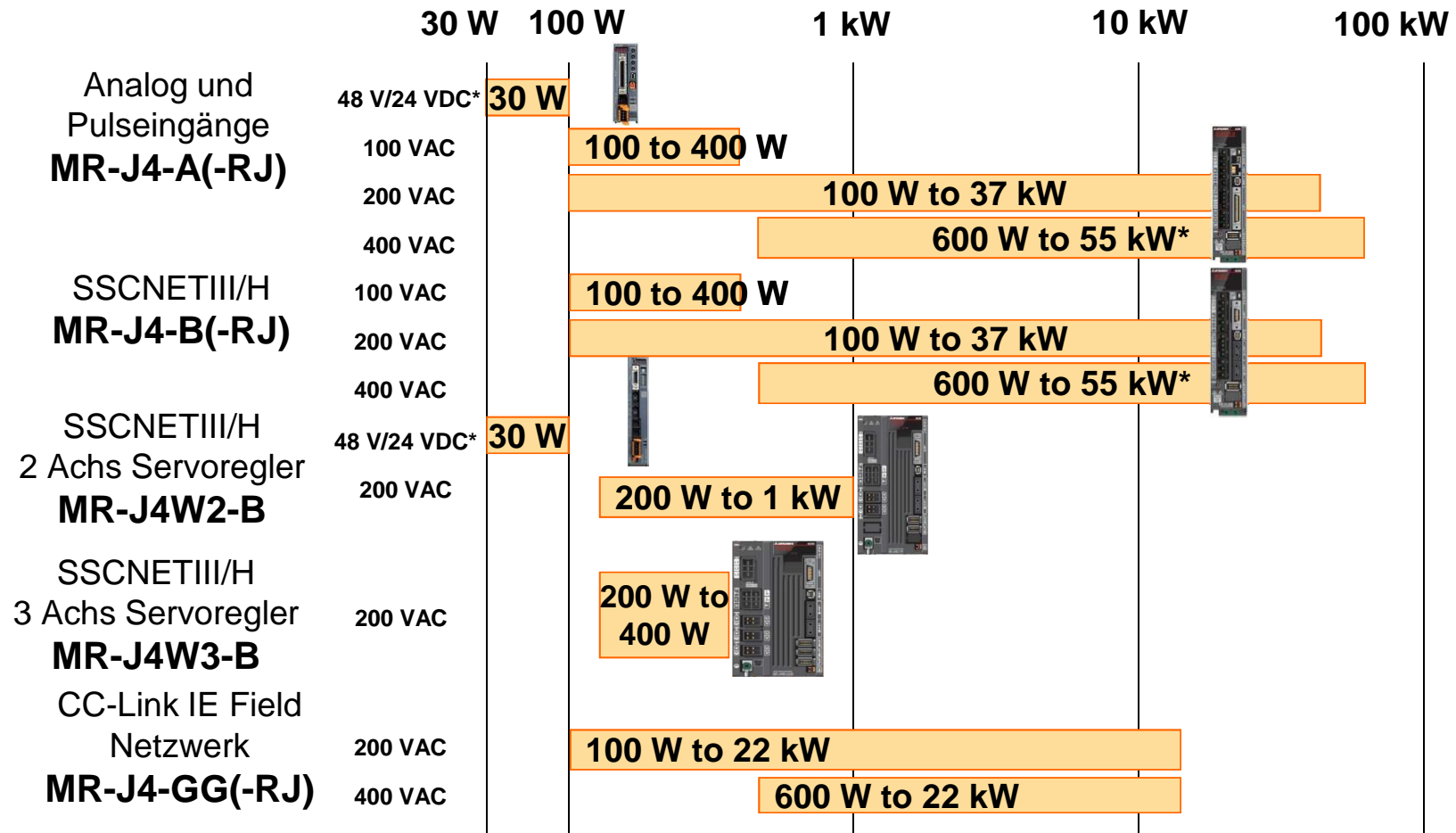


MR-J3 EOL

Vorstellung des Nachfolgers (MR-J4)

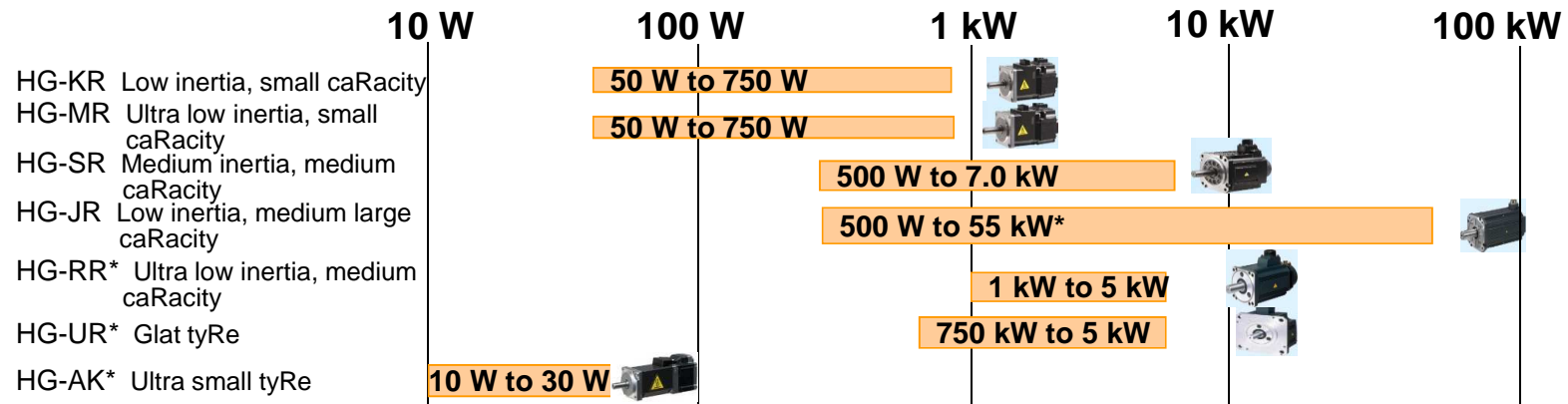


Portfolio der MR-J4 Serie

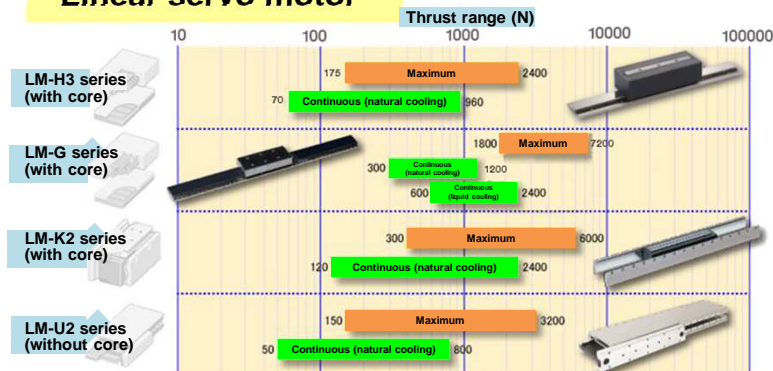


*nur auf Anfrage

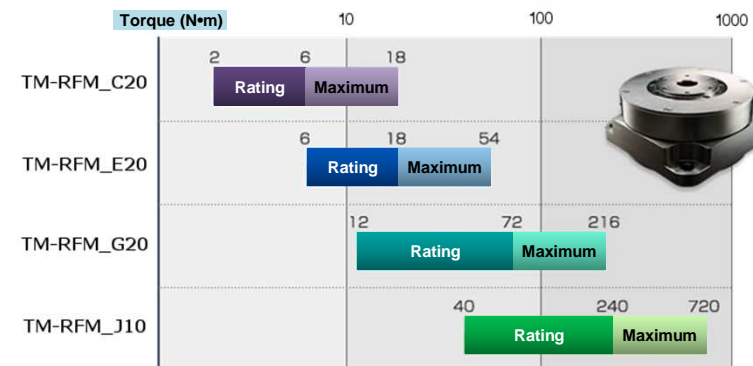
Portfolio MR-J4 Serie zugehörigen Motoren



Linear servo motor*



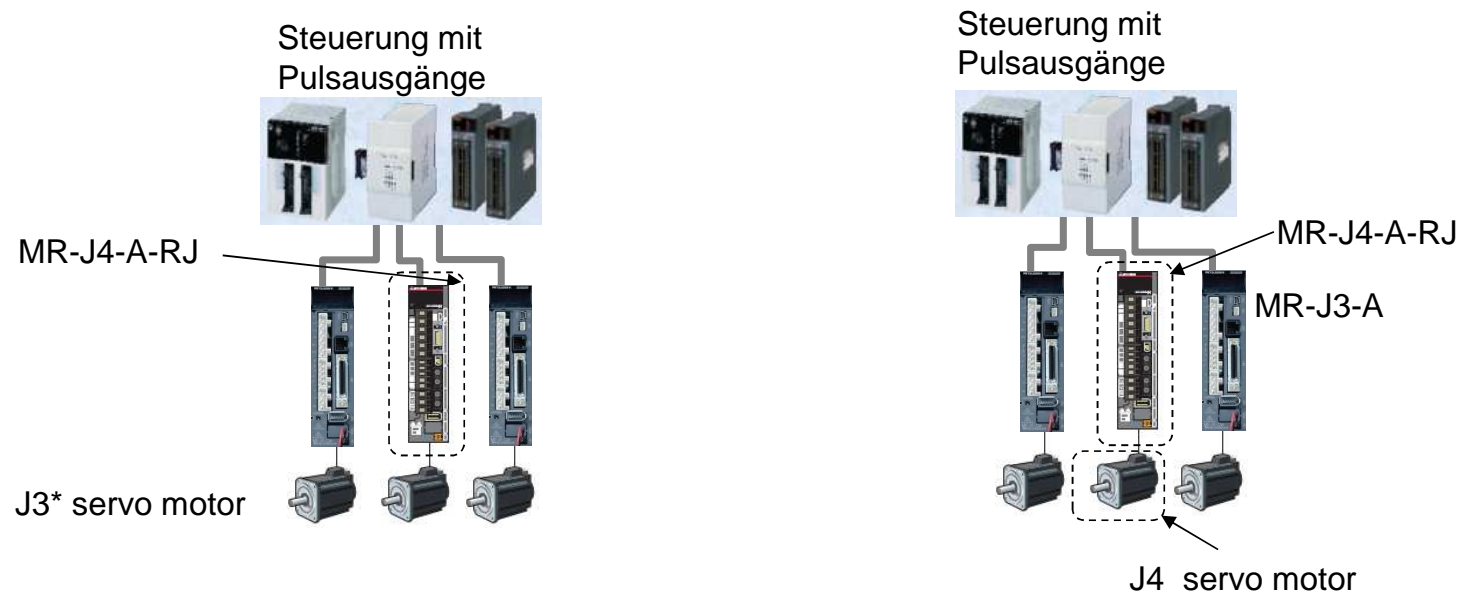
Direct drive motor*



*nur auf Anfrage

Mitsubishi Electric

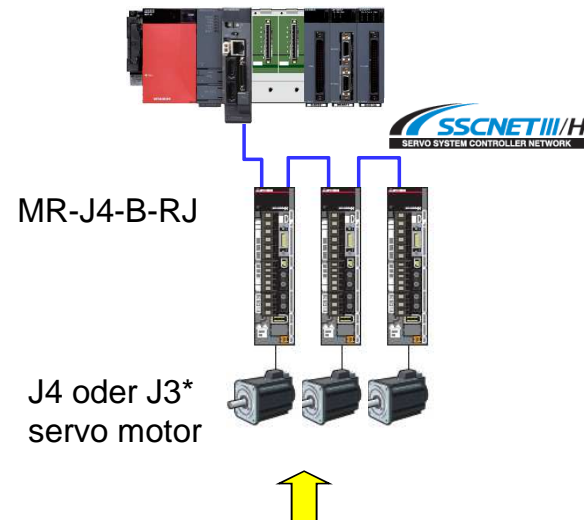
Wechsel Szenario MR-J3-A zu MR-J4-A-RJ



- Beim Wechsel vom MR-J3-A auf den MR-J4-A-RJ, empfiehlt es sich den Parameter Konverter im MR-ConGigurator2 zu nutzen.
- *Ab der FW Version A8 können Motoren der MR-J3 Reihe auch mit dem MR J4 betrieben werden.

Wechsel Szenario MR-J3-B zu MR-J4-B-RJ

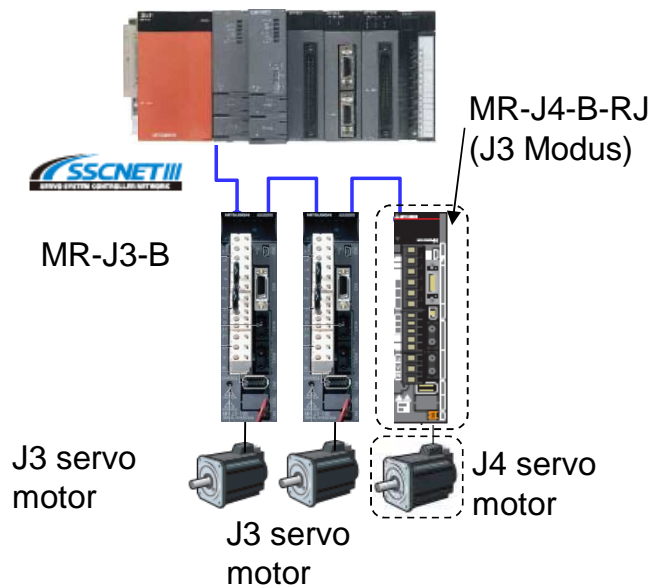
Beispiel, Austausch der Steuerung und des Servoreglers



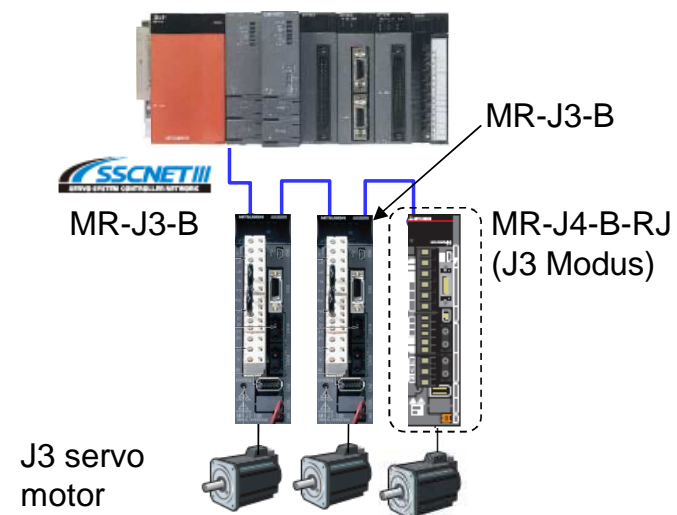
- Der MR-J4 Servoregler kann die MR-J3 Motoren antreiben
- *Ab der FW Version A8 können Motoren der MR-J3 Reihe auch mit dem MR J4 betrieben werden.

Wechsel Szenario MR-J3-B zu MR-J4-B-RJ

Beispiel, Austausch des Servoreglers und oder des Servo Motors

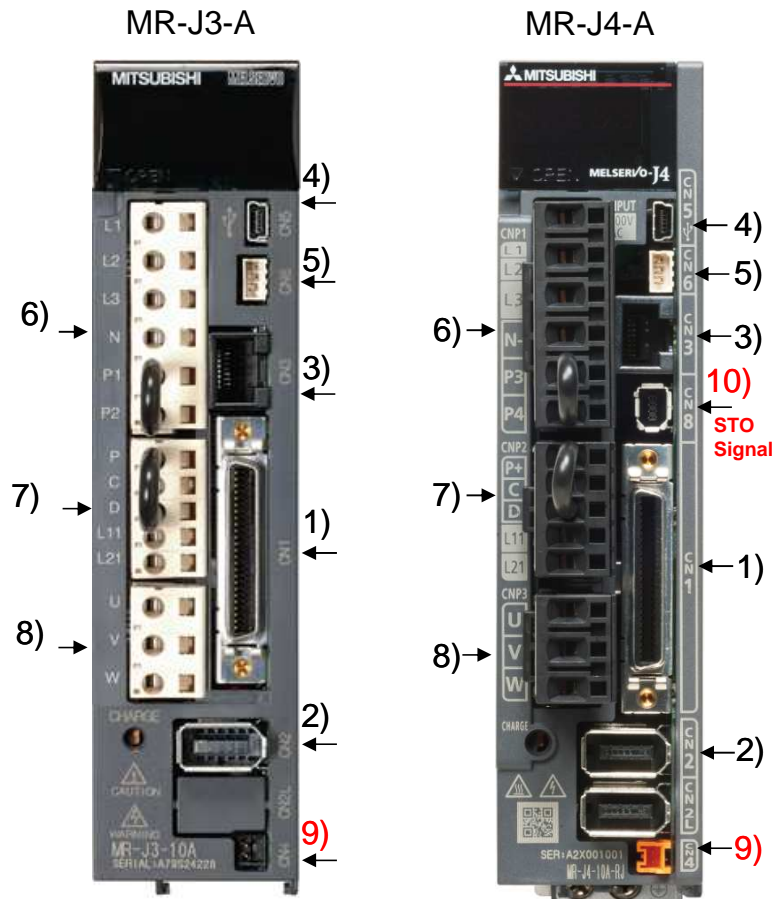


- Der MR-J4 Servoregler geht automatisch in den MR-J3 Modus



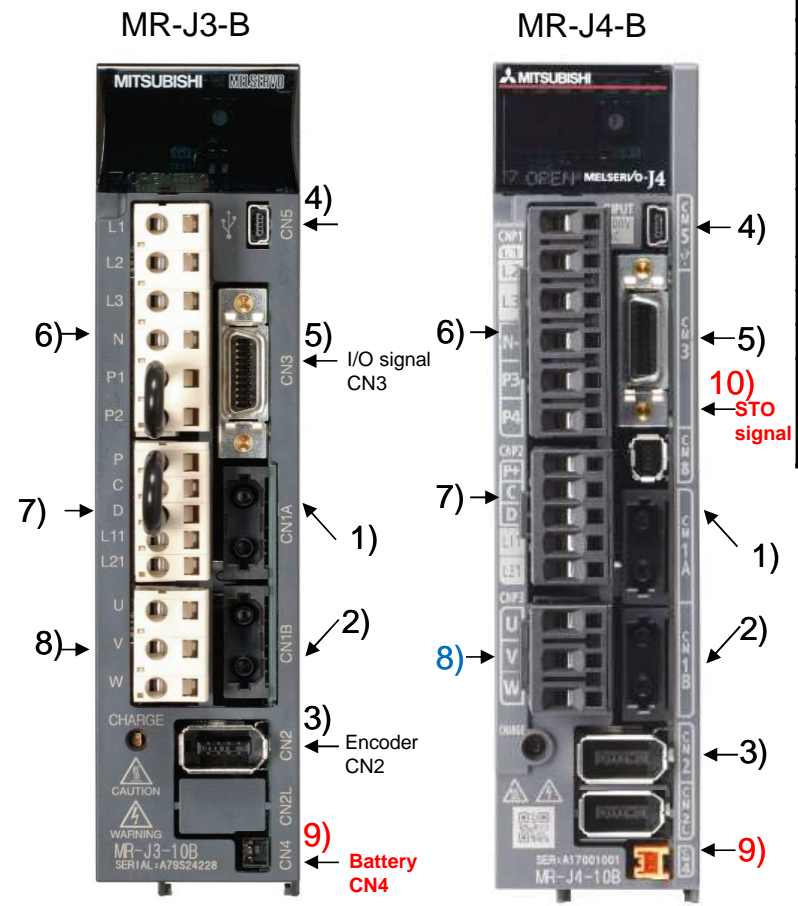
- *Ab der FW Version A8 können Motoren der MR-J3 Reihe auch mit dem MR J4 betrieben werden.

Vergleich MR-J3-A und MR-J4-A-RJ



	Belegung	J3-A	J4-A	Kompatibilität
1) E/A Stecker		[CN1]	[CN1]	Ja
2) Encoder Stecker		[CN2]	[CN2] ^{*2}	
3) RS-422 Anschluss		[CN3]	[CN3]	
4) USB Anschluss		[CN5]	[CN5]	
5) Analog Monitor Ausgang		[CN6]	[CN6]	
6) Spannungsversorgung Leistungskreis		[CNR1]	[CNR1]	Mit Einschränkung
7) Spannungsversorgung Steuerkreis		[CNR2]	[CNR2]	
8) Servo motor UVW Stecker		[CNR3]	[CNR3]	
9) Batterie Stecker		[CN4]	[CN4]	Nein
10) STO Stecker		-	[CN8]	-

Vergleich MR-J3-B und MR-J4-B-RJ



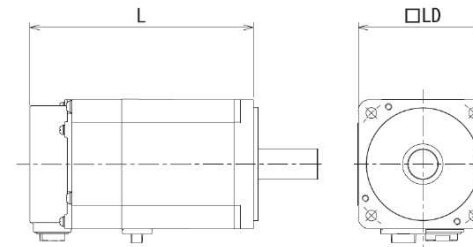
	Belegung	J3-B	J4-B	Kompatibilität
1)	SSCNET III(/H) Stecker	[CN1A]	[CN1A]	Ja
2)		[CN1B]	[CN1B]	
3)	Encoder Stecker	[CN2]	[CN2]*2	
4)	USB Anschluss	[CN5]	[CN5]	Mit Einschränkung
5)	E/A Stecker	[CN3]	[CN3]	
6)	Spannungsvorsorgung Leistungskreis	[CNR1]	[CNR1]	
7)	Spannungsvorsorgung Steuerkreis	[CNR2]	[CNR2]	Nein
8)	Servo motor UVW Stecker	[CNR3]	[CNR3]	
9)	Battery Stecker	[CN4]	[CN4]	- Für MR-J3-B Nein
10)	STO Stecker	-	[CN8]	

Vergleich HG Motoren und HG Motoren

Motoren der MR-J3 Reihe	Motoren der MR-J4 Reihe
HF-MP	HG-MR
HF-KP	HG-KR
HF-SP	HG-SR
HF-JP	HG-JR

Die Kompatibilität ist gegeben, da folgende Faktoren gleich sind:

- Flansch Maße.
- Lochmuster
- Kabel




Unterschiede MR-J3 vs MR-J4

- Der MR-J4 Servoregler kann die MR-J3 Motoren ab der FW Version A8 antreiben
- Der MR-J3 Servoregler kann die MR-J4 Motoren nicht antreiben
- Die Pinbelegung für den CN8 Stecker zwischen J3 und J4 sind unterschiedlich (STO E/A Signalanschluss)
- Die Batterien sind unterschiedlich
- Die Federkraftklemmen auf der Vorderseite sind unterschiedlich
- Der MR-J4 Servoregler hat einen 2ten Encoderstecker
- Für die MR-J4 Reihe gibt es Mehrachsregler

MR-J4 in MR-J3 Modus

- Fully closed loop Funktion ist ab der Firware Version A3 verfügbar
- Im J3 Modus ist kein Master Slave Funktion möglich

Für weitere Details bitte im MR-J4-B-RJ Handbuch Kapitel 17.1 *J3 compatibility mode* nachschlagen


General-Purpose AC Servo
MELSERVO-J4
SSCNET III/H Interface
MODEL
MR-J4-B (-RJ)
SERVO AMPLIFIER
INSTRUCTION MANUAL

17: APPLICATION OF FUNCTIONS

Function	Name	Compatible	
		MR-J4 (A3 or later)	MR-J3 (A3 or later)
Auto-tuning	Auto-tuning	○	○
	Auto-tuning (High speed)	○	○
	Auto-tuning (Low speed)	○	○
	Auto-tuning (Positioning)	○	○
Filter function	Positioning filter	○	○
	Velocity filter	○	○
	Acceleration filter	○	○
	Deceleration filter	○	○
Positioning function	Positioning	○	○
	Positioning (High speed)	○	○
	Positioning (Low speed)	○	○
	Positioning (Positioning)	○	○
Applied control	Positioning	○	○
	Velocity	○	○
	Acceleration	○	○
	Deceleration	○	○
Adjustment function	Positioning	○	○
	Velocity	○	○
	Acceleration	○	○
	Deceleration	○	○
Data transfer control	Positioning	○	○
	Velocity	○	○
	Acceleration	○	○
	Deceleration	○	○
Linear interpolation	Positioning	○	○
	Velocity	○	○
	Acceleration	○	○
	Deceleration	○	○
Diagnostic function	Positioning	○	○
	Velocity	○	○
	Acceleration	○	○
	Deceleration	○	○

(17-3)

