

拝啓

平素は格別のご高配を賜り、厚く御礼申し上げます。

『AC サーボドライバ HA-680 シリーズ 技術資料』の記載内容に誤りがありましたので、訂正してお詫び致します。

お客様におかれましては、かかるご迷惑をお詫びすると共に、今後とも弊社製品のお引き立て下さいますようご懇願申し上げます。

敬具

【訂正箇所】 第6章 パラメータ設定 (89 ページ) 13：入力ピン論理設定

【内容】 誤記の訂正 及び 説明の追加

【正誤表】

誤			正		
13:入力ピン論理設定			13:入力ピン論理設定		
信号	ノーマルクロス*	ノーマルオープン	信号	ノーマルオープン	ノーマルクロス*
CN2-7 入力 1 (サーボオン： S-ON)	0	1	CN2-7 入力 1 (サーボオン： S-ON)	0	1
CN2-8 入力 2	0	2	CN2-8 入力 2	0	2
CN2-9 入力 3	0	4	CN2-9 入力 3	0	4
CN2-10 入力 4	0	8	CN2-10 入力 4	0	8
CN2-11 入力 5	0	16	CN2-11 入力 5	0	16
			位置制御時の正転禁止、及び逆転禁入力のみ、0 設定でノーマルクロス*となります。 したがって、デフォルトの設定 (0) で、入力信号の論理は、28~33 ページの接続例に記載された論理となります。		