

更新于 2014 年 6 月

## BEST 第 16 版

### 光电传感器

PA-125, E3F3-R61/R81 传感距离不是 2m, 应改为 3m。

### 定时器

PE-40, H3CR-F8 的 CAD 文件中应该是与 P2CF-08 组合。

PE-44, 与 P3G-08 配合使用的适配器型号是 Y29F-30, 应是 Y92F-30。

PE-48, H3CR-HRL 嵌入式安装的底座是 P3G-08, 应是 P3GA-11。

PE-106, H3CA-8H、H3CA-8H-306 有 1c 限时接点, 应是 1c 限时接点、1c 瞬时接点。

### 开关电源

PG-71, 本体表格中容量应该是 300W 和 600W, 不是 30W 和 60W。

## BEST 第 17 版

### 液位设备

P-58, 动作说明中应是水面升到 E1 以上时 (U1 的 LED 灯亮)。

P-72, LL1 和 BL1 应该是高架水槽缺水。

P-81, E2 下限用改为中间用, E1 下限用改为上限用

P-93, 内部连接图中: 61F-HSL 的表面连接用底座应是 8PFA。

P-718, 附表 1、2 中的固有电阻改成电阻率, 附表 1A 中的电导改成电导率。

### 微动开关

P-149, 摆杆型、小型线型摆杆型的 OP 小, OP 中, OP 大, 应该是 OF 小, OF 中, OF 大。

P-190, 1VAP2-6 应是 1VAP2-2, 1VAP2-2 应是 1VAP2-6。

P-193, XAA-1 的动作特性图中回复力应是动作力, 预行程应是回复力。

### 限位开关

P-252, 命名规格 2 中, CL-2、CL-2N 是“可调式滚珠摆杆型”错误, 应该是“可调式棒式摆杆型”。

P-253, WLI/0 连接器型 ⑤配线规格中的 -M1JB 不是“2 芯, DC 规格、NO 配线、连接器查缴 No. 3、2”, 应改为“NC 配线”。

P-254, WLD3 应是顶部球式柱塞型。

P-255, 第二张表格中驱动杆种类前两个“可调式滚珠摆杆”错误, 应该是“可调式棒式摆杆”。

P-268, 导线规格表格中标准应为 5m。

P-281, WL-3A200 的长度应该是 417.5mm, 不是 412.5mm

P-295, D4A-D00 对应的驱动杆的种类不是“可调式滚珠·摆杆型”，应该改成“可调式棒式·摆杆型”。

P-302, 第一排的型号 D4A-A10 型号错误, 应该是 D4A-B06。

P-302, D4A-C00 也要改为“可调式滚珠·摆杆型”

P-304, 显示灯类型显示部位的切换, 第一个应该是“不动作时灯亮”, 第二个应该是“动作时灯亮”

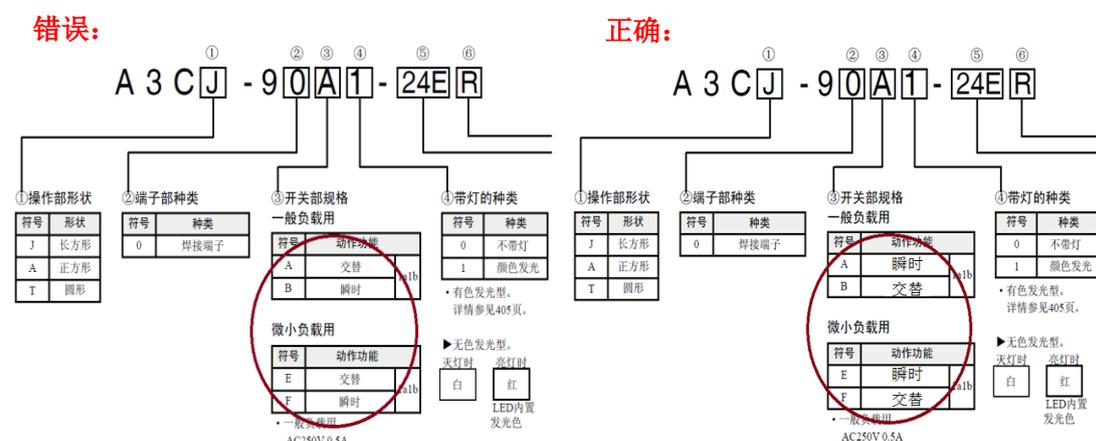
P-349, 性能表格中的冲击应是温度系数。

P-354, 黑体介绍: 通过使用光学原理, 实现了动作位置应该是  $1\mu\text{m}$  以内的重复精度。

P-359, 性能表格中的接触电阻: “带3m软线:  $1.9\text{m}\Omega$  以下(初期值) 带3m软线:  $3.1\text{m}\Omega$  以下(初期值)” 应改为“带3m软线:  $1.9\Omega$  以下(初期值) 带5m软线:  $3.1\Omega$  以下(初期值)”。

## 按钮开关

P-403, 型号标准③中应是 A 瞬时动作, B 交替动作, E 瞬时动作, F 交替动作。(详情见下图)(此记录更新于 2013 年 7 月 5 日)



P-425, 快速连接器中 IP40 的型号是 A165L、IP65 耐油型的型号是 A16L, 应是 IP65 耐油型的型号是 A165L、IP40 的型号是 A16L。

P-452, 第一张表中的 z 为 1, x 为 2。

P-462, 正方形表格中 3 档输出数 2c 一栏复位方式应是手动。

P-488, A22L-G 应该是全保护罩型, 资料上写的是半保护罩型。

P-513, 表格上方的名称应该是“带灯型旋钮型选择开关”。

P-527, LED 灯部的型号应都是 A22 开头, 不是 M22 开头。

P-528, 白炽灯 AC100V 供电的型号是 A22-H1。

P-550, 第二张表格是 LED 带灯型的型号, 应是不带灯的型号。

P-601, 命名规格中应是 A3SJ 开头, 不是 M2KJ 开头。

## 拨码开关

P-644, 代码端子 No, 应该是 C1248

P-656, “开关本体(1 开关单元)”表格中的分类一栏错误。两者都是单触式(前方嵌入)的。

P-646、650、656, 外壳颜色有浅绿, 应是浅灰色。

P-658, “输出代码的种类/端子的详情”表格中输出代码 07 中 COM 的端子编号 1.3 应该改为 1 或 3。

P-668, M7E-01DRGN2 应为负逻辑输出, M7E-01HRP2 应为正逻辑输出。

## 数字显示单元

P-679、680，图中标注电缆型号不是 G97-□C，应改为 G79-□C。

P-694，动作图中，BI 的说明“保持显示时设为 L”，应改为“消隐时显示 L”。

## 继电器

P-807，性能表中电气操作频率 18000 次/小时，应是 1800 次/小时。

P-811，保持夹子型号错误：应该是 PYC-A1，资料上写的是 PYP-A1。

P-824，UL，CSA 认证中 G2R-1-SD 和 G2R-1-SND（内置二极管）线圈电压是没有 AC 规格的。

P-844，MK2PA、MK3PA 应是动作显示机构内置型，MK2PN、MK3PN 应是动作显示灯内置型，MK-2/-5 应是内部接线特殊型。

## 定时器

P-902，本体表格中的“接点构成”中辅助触点不是 2b，应该改为 1a+1b。

P-984，H3AM 不是断电延时，应是通电延时。

P-986，H5CN 的功能是断开延时，应是接通延时。

P-988，H2A 的功能是断开延时，应是接通延时；H2C 的功能是断开延时，应是接通延时。

P-1001，H3BA-N8H 的 A 模式，动作/通电显示灯断电时应该是不亮的。

P-1017，间隔模式，基本动作图是\*计时过程中的启动输入应是有效。

P-1017，信号延迟断开模式，基本动作图\*计时过程中的启动输入应是有效。

P-1032，插座安装是的尺寸中提供的适配器的型号错误，错误为 Y29F-30，应该是 Y92F-30。

P-1038，H3CR-HRL 嵌入式安装的底座是 P3G-08，应是 P3GA-11；用 P3G-08 的是 H3CR-HRL/H8RL，应是 H3CR-H8L/H8RL。

P-1060，H3RN 背面连接底座应该是 P2R-\_7P，不是 P2R-\_7R。

P-1060，P2RT-□与挂钩不符合，应该是 P2RF-□与挂钩不符合。

P-1073，E 间隔模式和 J 单稳输出模式在计时过程中的启动输入应该是“有效”

P-1087，H3DS-AL，应该是接通延迟定时器

P-1103，H5CX-L8 系列配的面板底座型号错误，正确型号是 P3G-08，印刷是 P3GA-08。

P-1121，设定值的设定方法：应是按 RST 键+第四位的上键同时接通电源。

P-1126，H3CA-8(-306)，H3CA-8H(-306)的动作功能是电源断开延迟动作，应是电源接通延迟动作。

P-1134，使用注意事项中动作功能显示窗框应是：B：闪烁动作；D：信号 OFF 延迟动作；F：单稳输出，闪烁动作。

P-1148，种类表格下的\*3 应该是从右到左第 2 位的数字显示为 0、1、2、3、4、5···5、0。

P-1183，连接的内部图中，石英电机型 H2F-WMC，H2F-WMFC 应该是 1c 输出。

P-1241，“直流输入：I4 至 I5 用于采用 10 个 I/O 点的单元，I0 至 I9 用于采用 20 个 I/O 点的单元”中，“I0 至 I9”应改为“Ia 至 Ib”。

P-1254，显示设定值表格—显示目标—模拟转换值（4 位），显示方式不是 □□：□□，应改为 □□. □

## 计数器

P-1290，额定值/性能表格中“控制输入”印刷错误，正确应该是“控制输出”。

P-1377, H7CN 电源电压 DC12-48V 的, 应是没有停电存储功能。  
P-1385, H7GP-T 是 6 位总和计数器, 应是 6 位时间计数器。  
P-1386, 额定值表格中 6 位时间计数器的输入模式对是减法, 应是累积计时。  
P-1398, 选装件 (另售) 表格中, 锂电池 Y92S-36 本体自带。  
P-1402, 选装件 (另售) 表格中, 锂电池 Y92S-36 本体自带。  
P-1404, 选装件 (另售) 表格中, 锂电池 Y92S-36 本体自带。  
P-1406, 表格内单位标签第三个、第五个单位应该是“S-1”或“rps”。  
P-1424, CSK 的额定值/性能表中, 使用环境温度应该是-10~45℃。

#### 开关电源

P-1638, S82J-10024 侧视图上的尺寸  $50 \pm 1$  是指开关电源整个厚度的尺寸。  
P-1725, 输入电流的公式, 应该是输入电流=输出功率/(输入电压×功率因数×效率)

#### 型号索引

P 后-117, S8PS 对应 1602 页, 应是 1662 页

## BEST 第 18 版

P-433, E2 下限用改为中间用, E1 下限用改为上限用  
P-828, 止转配件 A22RZ-3360 型号错误, 应该是 A22Z-3360  
P-944, “输出代码的种类/ 端子的详情” 表格中输出代码 07 中 COM 的端子编号 1.3 应该改为 1 或 3。

## 元器件综合样本 2006

#### 固态继电器

P-43, 本体的表格中输出的额定电压应是输入的额定电压。  
P-51, G32A-B 接线图上的型号错误, 应为 G3PA。  
P-57, 额定值表格输入信号的第二个“内部”应改为“外部”  
P-69, 接通电流耐量的括号中应是重复时请保持在虚线以下。  
P94、95: 配线图上的“设定速度”均改为“**全速度**”  
P96: 阶跃启动—“阶跃启动, 将提供满负载电流的45%的电流脉冲”应改为“阶跃启动, 将提供满负载电流的**450%**的电流脉冲”  
P98: 控制端子—97/98/13/14 “无辅助接点”均改为“**NO**辅助接点”  
P99: DIP 开关设定—辅助接点/可选辅助模块“ON—设定速度”均改为“ON—**全速度**” (包括该页图片上标注)

#### 电力调整器

P-180, G3PX-DU 是单功能型, 不是恒定电流系列。  
P-196, \*1. 适用 CT (另售) 为 54-CT1 或者 54-CT3, 应该是 E54-CT1 或 E54-CT3。

## 温控器

- P-247, 额定值表格中的模拟量信号输入: 0~50mA, 应该是 0~50mV。
- P-294, 本体基本型表格上测温抵抗体型应是铂电阻型。
- P-362, TC 输入第一个型号 E5CS-RPU-W, 应是 E5CS-RKJU-W。
- P-396, 表格最后一行的型号应该是正动作冷却用。
- P-463, E52-CA1D 的表格中, 温接点应该是接地型。
- P-470, E52-CA1GT-14 测温范围不是 0-350 摄氏度, 是 0-300 摄氏度。
- P-477, ES1B 规格(测定温度范围)后两个应是 115~165℃以及 140~260℃。
- P-506, 导线延长时的注意事项中铂电阻部分表示“请勿使用线芯粗的导线”, 应改为“请使用芯线粗的导线”
- P-520, E5\_Z 的报警类型 4—上下限范围图有误, 详见操作手册。
- P-717, “适合 CE 标记, 简单, 低成本的直流输入用数字面板表”改为“适合 CE 标记, 简单, 低成本的交流输入用数字面板表”就可以了。

## 数字面板表

- P-801, 型号标准④输出形态漏了 C1, 不对应。应该是:
- : 无
  - C1: 继电器接点输出 (H/L 各 1c)
  - C2: 继电器接点输出 (HH/H/LL/L 各 1a)
  - T1: 晶体管输出 (NPN 集电极开路 HH/H/PASS/L/LL)
  - T2: 晶体管输出 (PNP 集电极开路 HH/H/PASS/L/LL)
  - BCD: BCD 输出+晶体管输出 (NPN 集电极开路 HH/H/PASS/L/LL)
  - DRT: DeviceNet
- P-811, 输入类型设定表格中, 应该是无电压接点或无电压脉冲对应的是 00 或 01, 接点或电压脉冲对应的是 10 或 11。

## 保护设备

- P-894, 额定值表格中的连续输入, K8AB-AS1/AS2 的应是最长 10s; 最大输入的 125%。
- P-900, 配线图标注错误, “过电压 (AL2) 继电器”应改为“过电压 (AL1) 继电器”。
- P-902, 应是上电监控 3 相 3 线电源的相序和欠相, 不是同步监控。
- P-909, 额定值表格中动作时间第一个不是过电压/欠电压, 应该是不平衡率。
- P-975, APR-S380/APR-S440 应是共用底座。
- P-980, 额定值表格中电源电压是 AC100-40V, 应是 AC100-240V。
- P-1021, 背面接线底座型号不是 PF08, 应为 PL08。
- P-1052, 型号标准中标注错误, 应是 T—②输出形态, □—③存储卡功能, FLK—④通信功能。

## 元器件综合样本 2010

- P-40、45, G3PE(单相/三相)绝缘方式不是“光电耦合器”, 应改为“光电三端双向开关耦合器”。
- P-85, G3NB-240B(-UTU)“输出的使用负载”不是 40A AC100~240V, 应改为 40A AC100~240V。

P-131, “绝缘电阻”不是“最小 100kΩ”, 应改为“最小 100MΩ”。

P-195, E5CZ 继电器输出的负载电流应该是 3A, 不是 5A

P-494, 导线延长时的注意事项中铂电阻部分表示“请勿使用线芯粗的导线”, 应改为“请使用芯线粗的导线”

P-839, S8AS 系列附加功能中, 串联运行时不可

P-924, S8JX-G05005 的输出电流应改为 10A, 不是 3A。S8JX-G05005D 的输出电流应改为 10A, 不是 20A。

P-924, S8JX-G 系列开放型正面安装 35W 的正确型号是 S8JX-G03524, 不是 S8JX-G01524 (见下图)。

35W	12V	3A	S8JX-G03512
	15V	2.4A	S8JX-G03515
	24V	1.5A	S8JX-G01524

P-943, 表格中的波动 (典型值) 应该为波纹 (典型值)

P-967, 图 6 的“外部信号断路输出”应改为“外部信号断路输入”。

P-1011, 输出性能——备份时——“最小输出电流”和“备份时间”中, LC-P122R2J 应该改为 S82Y-BAT01, LC-P123R4J 改为 S82Y-BAT02

P-1078, 第 12 行, R87B-TA5A15HPF (R), 应该是 R87B-TA6A15HPF (R)

第 28 行, R87B-TA5A15HPF (R) 2, 应该是 R87B-TA6A15HPF (R) 2

第 44 行, R87B-TA5A15HPF (R) 3, 应该是 R87B-TA6A15HPF (R) 3

P-1078, 型号中所有的 16 都更改为 15。

P-1145, 设置方法中, 过电压和欠电压中示例: 设定范围 160V-250V, 应该是 140V-250V。

## 传感器综合样本 2006

### 光电传感器

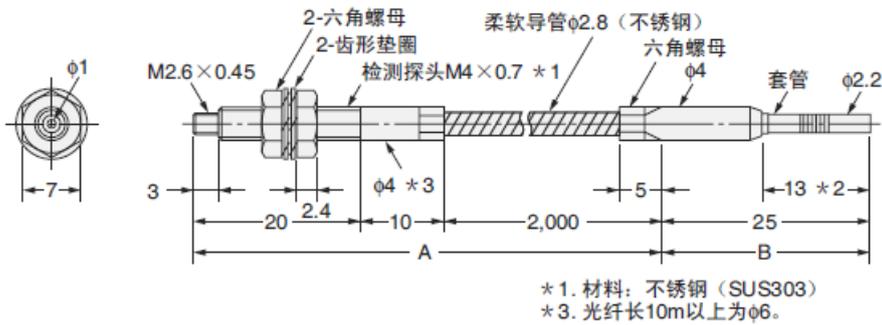
P-19, 套管长度/弯曲度: E32-DC200F 不可弯曲, 正确的是 E32-DC200B 不可以弯曲, E32-DC200F 可弯曲。

P-37, 耐真空型除了 E32-T84SV 耐热是 200°C, 其余最高耐热都是 120°C。

p-53, 资料中 E32-T61-S 的外形尺寸图中标记的使用温度 A 部 200°, B 部 110° 有误, 正确的使用温度应为 A 部 350°, B 部 110°。(此记录更新于 2014 年 2 月 19 日)

错误:

## E32-T61-S

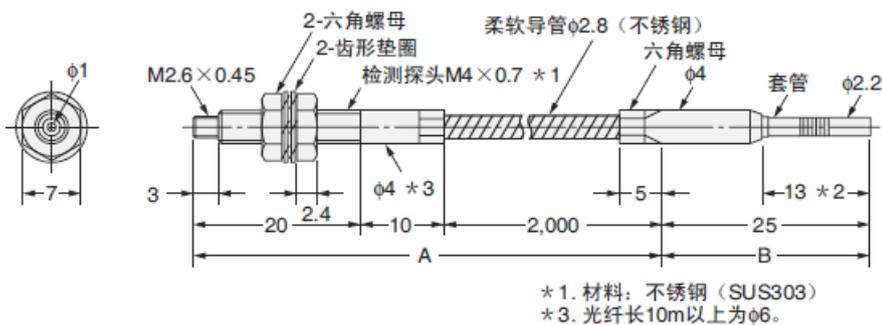


注. 耐热温度A部为200℃, B部为110℃。  
但是本体插入部 (\*2表示的部分) 请在放大器的使用温度范围内使用。

CAD数据

正确:

## E32-T61-S



注. 耐热温度A部 350℃ B部为110℃。  
但是本体插入部 (\*2表示的部分) 请在放大器的使用温度范围内使用。

CAD数据

- P-67, 光纤接插件 E39-F10 的安装方法的第二个小点应是光纤直径  $\phi 2.2\text{mm}$  以外不能使用。
- P-70, “接插件订购注意事项”中, 5 套放大器单元, 正确是配 1 个母接插件, 4 个子接插件。
- P-71, 响应时间中的最上一栏应该是超高速模式, 不是高速模式
- P-111, 额定值/性能的表格是放大器单元, 应是传感器单元的性能。
- P-111, 额定值/性能的表格中光源“可视半导体激光”, 应该是“红色半导体激光”。
- P-124, 表格上方的光源表示, 实心的是红色光, 空心的是红外光。
- P-126, E3C-LR3R 的光源应是红色发光二极管。
- P-143, E3Z-T62/T67/T82/T87 “应答时间”不是“动作、复位: 各 1ms 以下”, 应改为“动作、复位: 各 2ms 以下”。
- P-144, E3Z-T□2 (T□7) 型, Y 轴的单位应是 m, 不是 mm。
- P-149, 右上角两张图: 压接式接插件导线长度应是 0.3m/0.5m/2m 夹紧式, 导线长度应是 2m。
- P-155, NPN 输出表格中, FGS 模式应是将粉色线短路于棕色线, 不能开放。
- P-156, PNP 输出表格中, FGS 模式应是将粉色线短路于棕色线, 不能开放。

- P-160, “红外光”应该改为“红色光”。
- P-168, 适用型号: E3Z-G, 不是E3Z-9。
- P-232, E3F3 的特性图, 对射型的 Y 轴的单位应是 cm, 扩散反射型的 X、Y 轴的单位应都是 cm。
- P-232, E3F3 受光输出—距离特性图两个扩散反射型 X 坐标的单位应该是 cm, 不是 mm。
- P-233, 检测物体的大小—距离特性的两张图 X 和 Y 轴的单位都是 cm, 不是 mm。
- P-235, E39-K3 的安装托架(焊接在一起)是印刷错误, 应改成 E39-R3 的安装托架(附带)。  
附带的托架型号为 E39-L104。
- P-238, E3JK-R4 是带 M. S. R. 功能, 应是不带 M. S. R. 功能。
- P-442, 两面接插件线图表下的\*2 应该是 ZX 系列反射型专用(此记录更新于 2013 年 11 月 1 日)

**错误:**

**两面接插件线 (延长用) \*1**

线长	型号	数量
1m	ZX-XC1A	1台
4m	ZX-XC4A	
8m	ZX-XC8A	
9m *2	ZX-XC9A	

\*1. 也预备了机器人电缆型用。ZX-XC□R

\*2. ZX-L 专用。

**正确:**

**两面接插件线 (延长用) \*1**

线长	型号	数量
1m	ZX-XC1A	1台
4m	ZX-XC4A	
8m	ZX-XC8A	
9m *2	ZX-XC9A	

\*1. 也预备了机器人电缆型用。ZX-XC□R

\*2. ZX 系列反射型专用

**位移传感器**

- P-396, ZS 系列长距离延长电缆图中, 数字均衡器只能用于 ZX-HLDS□的探头。
- P-399, ZS-HLDS5T 的分辨率是 0.25 μm。
- P-444, 演算单元 ZX-CAL2 适用的放大器型号是 ZX-LDA11-N 或者 ZX-LDA41-N  
资料上少了 A。
- P-451, ZX-LT010 “线性特性”图中的遮光量最大应为 10mm, 具体线性图参考 ZX-L-N 英文操作手册 P151。
- P-452, 线性输出—检测距离相关图中的电压输出的 Y 轴(直线输出)单位皆错, 应是 V, 样本上写 mA。
- P-491, 名称和型号不对应  
应该是:  
传感器: Z550-SW70  
控制器: Z550-MC10Z550-MC15  
操作器: Z300-KP  
显示器: F150-M05L  
传感器延长电缆: Z519-SC1R

显示器电缆：F150-VM

## 视觉传感器

P-632，第一张表格应该是组合型号，不是放大器型号。

## 安全传感器/区域传感器

P-715，F39-L3 的数量应该是 4 个，而不是 1 个。

P-718，NPN 输出表格的第二张输出电路图中：\*的后半部分应是：通过开放，电源显示灯亮，开始投光动作。

P-724，F3W-C□□4 下方的投光器，应该改为受光器

P-725，F3W-B0□□下方的投光器，应该改为受光器

## 接近传感器

P-750，M30 的非屏蔽型号应该是 E2E-X20MD□。

P-750、751、753，型号中带有 M 对应的应是非屏蔽。

P-754，额定值/性能表中的消耗电流应是泄漏电流。

P-762，9 直流 3 线式中 H 表示导线长度 7m，G 表示导线长度 5m。

P-764，相互干扰表格中 E2E-X□Y□是交流 2 线式不是直流 2 线式。

P-788，DC2 线，“导线引出”，应该是“M12 接插件中继型”

P-814，本体表格中的直流 2 线式应都是交流 2 线式。

P-848，TL-G3D-3 的检测物体只能是磁性金属。

P-890，耐热型的放大器单元部表格下方的\*1，应该是能使用 DC24V 的全波整流电源。

P-895，E2C-JC4AP 导线长 3~5m，应该是端子间开路不是短路。

## 旋转编码器

P-1044，E6H-C 的轴内径是  $\phi 8\text{mm}$ 。

P-1056，注 1。“屏蔽线的外芯(屏蔽)不能与内部以及外壳连接”应改为“屏蔽线的外芯不与内部以及外壳连接”

P-1063，额定值/性能表中 E6C3-CWZ3XH 的输出形式应是线性驱动输出。

P-1063，额定值/性能表中，E6C3-CWZ3EH 的输出容量应该是残留电压：0.7V 以下。

P-1063，E6C3-CWZ3XH 的输出上升、下降时间不是 1ms，是  $1\mu\text{s}$  以下。

P-1070，E6F-C 是集电极开路输出，应是互补输出。

P-1074，1076，E6H-CWZ3X 是集电极开路输出，应是线性驱动输出的。

P-1089，额定值/性能表格中输出方式是二进制 2 进，应是格雷二进制。

P-1095，PNP 输出的产品逻辑应该是正逻辑

P-1103，额定值/性能表格中，附件：应该是“耦合器（导线引出式）”而不是“耦合器（除导线引出式）”。

P-1116，耦合器一览表里面“E69-06B”改成“E69-C06B”

P-1119，E69-1适用型号应该是E6A2-C。

## 压力传感器

P-1173, 额定值表格中“适用液体”, 应改为“适用流体”

## 振动/漏液/其他传感器

P-1207, F03-16PS—“规格”—“适应放大器: K7L-AT50(-AT50D)”错误, K7L-AT50D 不能使用 F03-16PS 的点式传感器。

## 传感器控制器/相关商品

P-1220, “种类”表格中的输入应是输出。

P-1234 电缆规格 A: 标准电缆; R: 耐振用电缆(直线式); F: 防火性, 耐振用电缆。

P-1278, M8 型标准电缆 L 字型 5m 的型号应该是 XS3F-M422-405-A, 不是 XS3F-M422-402-A。

P-1279, XS3H 应是附带电缆的接插件插头(公头)单向接插件。

## 操作篇

P-1402, “距离设定(示教)”表格中的第二个“正常 1 点示教”应是 2 点示教。

## 传感器综合样本 2010

### 光电传感器

P-38, E32-D11N “M4 直角”应改为“M6 直角”

P-102, E32-D51 的耐热温度 105℃印刷错误, 应改为 150℃

P-194, E3Z 后面带 M3J 为接插件中继型(M8), 不是接插件中继型(M12)

### 位移传感器

P-403, ZX-LD300、ZX-LD300L 的线性不是“ $\pm 0.2\%FS(200\sim 400MM)$ ”应该是“ $\pm 2\%FS(200\sim 400MM)$ ”。

### 视觉传感器

P-464, 高性能型产品型号均改为“FZ3-H”系列。

### 接近传感器

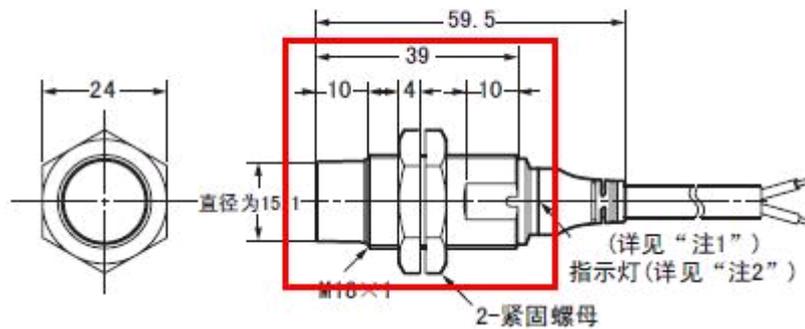
P-721, E2A 订货信息表中标注的螺纹长度实际是探头长度

例: E2A-M18KN16-WP-C1, 样本型号列表显示如下

螺纹长度 (总长)	输出形态	动作形态NO
39(59)	PNP	E2A-M18KN16-WP-B1 2M
	NPN	E2A-M18KN16-WP-C1 2M

外形图: 螺纹长度=39-10=29mm

## E2A-M18KN16-WP-□□/E2A-S18KN16-WP-□



P-727、729，“尺寸”标注错误，M8 应改为 M18，M12 应改为 M30。

### 编码器

P-872，注 1。“屏蔽线的外芯(屏蔽)不能与内部以及外壳连接”应改为“屏蔽线的外芯不与内部以及外壳连接”

### 微型光电传感器

P-809，“登载页”错误，EE-SPX301/401 应改为 842，EE-SPX-W 应改为 Web，EE-SPX303/403 应改为 EE-SPX303N/403N 页码为 838。

## 安全产品综合样本

P-123，D4N-□C/D都是慢动的不是速动的。

P-142，D4F-4□□□是4NC接点，不是2NC/2NO的。

P-219，3.光幕间保持足够距离的表格中：投光器和受光器位置错误。

P-301，接点构成：记号应该是03U，机能是3b。

P-338，D9M系列边框表格中的带电缆槽的外框（3.5mm），应该是3.5m。

## 欧姆龙工业自动化产品选型指南 2007

### 定时器

P-250，H3DE-F的总时间范围应是0.1s~12h，H3DE-G的总时间范围应是1s~120s，H3DE-H的总时间范围应是0.1s~12s/1~120s。

## 欧姆龙工业自动化产品选型指南 2010

### 限位开关

P-216，D4MC-1000应该是摆杆型，不是“短摆杆型”，D4MC-1020应该是短摆杆型，不是“摆杆型”

## 电子机械元件综合样本

PA-60, K系列开关种类表格中应该是K1是右护罩K2是左护罩K3是无护罩。(2006版)

PA-105, 负载分类开关能力表格中, DC125V和DC30V的电流值对换。(2006版)

PB-3, “印刷基板用继电器(密封型)”中, G5RL不属于“接点结构: 2a” & “接点电流的最大值: 5A以下”的产品系列(2007/2008)

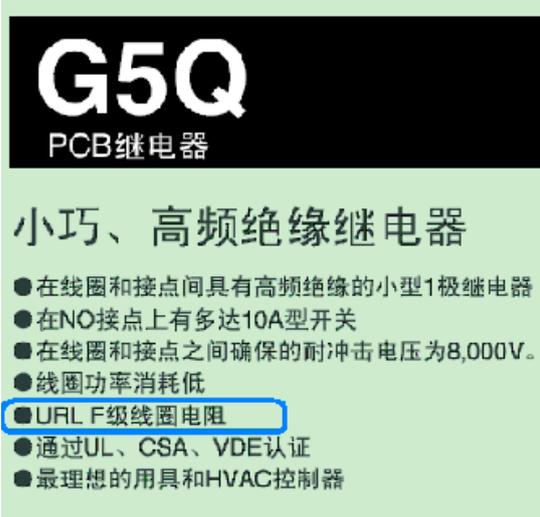
PB-80, G6A-274P 的端子配置图 1 和 16 上没有标写正负, 应该是 1 是+16 为一。(2006 版和 2007/2008 版)

PB-103 页, 操作线圈/单稳型 (G6K-2F、G6K-2G、G6K-2P)的 DC3V 对应的线圈电阻应该是 91, 不是 19

PB-160, 型号标准Ⓢ端子形状 P 的标注错误, 不是印刷基板用标准端子型插座安装用专用端子, 应改为印刷基板用标准端子型。(2007/2008 版)

PB-170, “保护构造: 单稳型”, 应该为塑料密封型。(2006 版)(2007/2008 版 PB-171)

B-216页、2007/2008版B-224页: 圈出部分应改为: 符合UL认证线圈绝缘等级F级



**G5Q**  
PCB继电器

**小巧、高频绝缘继电器**

- 在线圈和接点间具有高频绝缘的小型1极继电器
- 在NO接点上有多达10A型开关
- 在线圈和接点之间确保的耐冲击电压为8,000V。
- 线圈功率消耗低
- UFL F级线圈电阻
- 通过UL、CSA、VDE认证
- 最理想的用具和HVAC控制器

PB-217, 使用环境温度是-40℃~105℃ (-40° F~221° F) 不结冰、不凝露。正确的使用环境温度范围是-40℃~85℃。(2006版)

PB-319, G3R-0D201SN在“额定值”中, 输出侧的表格中负载电压是DC4-200V, 应是DC40-200V。(2006版)(2007/2008版PB-331)

PB-319, 种类: 输入模块中所有输入额定电压是直流的型号应该是 G3R-IDZR 开头的, 而非 G3R-IAZR 开头。(2006 版)(2007/2008 版 PB-331)

PC-53, 种类: 请带拉紧释放器的插座组合使用。应改为: 请无拉紧释放器的插座组合使用。(2007/2008 版)

## 单型号样本

MK-S(X) 系列: P1, P7M-06P 是底面连接底座, 背面连接底座型号是 P7MF-06 (导轨安装)

G3PW 系列: P2, 额定值/性能表格中“输出模式”中“模拟量输出时”应改为“模拟量输入”。

FQ 系列: 中文样本 AC 电源适配器型号 FQ-A03 错误, 应该是 FQ-AC3

## ZX-SF11Compoway/F 通讯手册

P4, Main digital display value read-out (Notes 1)的变量类别为 C5, 不是 C6。

P6, Hysteresis width data(at the time of the in ten city ON)的变量类别为 C009, 不是 C00A。

## K3HB-R/-P/-C 用户手册

P5-27, “设定与所连接的输入装置相匹配的输入类型”表格中“无电压接点”应改为“集电极开路输入”, “无电压脉冲”应改为“电压脉冲”, “接点”应改为“继电器接点输入”, 11 对应的是 NC 不是 NO。

## E5\_Z 操作手册 (H207-CN5-01)

P-156, 关于 S.ERR 含义, “测温体输入”的定义应该是: 高于输入类型温度上限+20 度, 或者低于输入类型下限-20 度。

## ZX 操作手册 (Z157-CN5-01B)

P-120 关于自动示教解释有误, 应该是“在按下键盘时, 门限值自动设置为最大距离和最小距离”

## G3JA-C 英文样本 (GSM\_G3JA-C\_DS\_E\_5\_1)

P-11, “Start Time t1” – “DIP switch pins-1、2、3”应改为“DIP switch pins-1、2、8”

## BEST 中文版第 2 版 (繁体)

P-1335, 外形颜色: 记号 1 表示黑色(N1.5)是错误的, 正确是 B 表示黑色(N1.5)。

萤幕显示灯: 记号 1 表示有萤幕显示器是错误的, 正确是 H 表示有萤幕显示器。

## ZX2中文选型样本E123-CN5-01A

P-1, ZX2-LD50和ZX2-LD50L的分辨率1um是错误的, 正确是1.5um;

ZX2-LD100和ZX2-LD100L的分辨率4um是错误的, 正确是5um。

## F3SJ-B 选型样本: H170-CN5-07

P-26, 双侧连接器电缆 正确的是 F39-JD□B, 而不是 F39-JC□B。

## **E5AN-H/E5EN-H-500 样本： H05E-EN-01A**

P-2, 输出模块命名规则, E53-Q3应该是24V不是12V.

## **H5CX-N英文样本： L111-E1-01**

P-6, 动作时间重复精度设置误差参数信号启动时应该是 $\pm 0.005\% \pm 0.03s$ 以下, 而不是 $0.03ms$ 。

## **H5CZ中文样本： L116-CN5-01**

P-5, 工作时间精度和设定误差参数 信号启动时应该是 $\pm 0.005\% \pm 0.03s$ 以下, 而不是 $0.03ms$ 。

## **H5CZ 英文样本： L116-E1-01**

P-5, 工作时间精度和设定误差参数 信号启动时应该是 $\pm 0.005\% \pm 0.03s$ 以下, 而不是 $0.03ms$ 。

## **K7L-UP-FLK英文手册： Cat. No. H161-E1-02**

P-3-14页中的手动复位1的时序图不正确

英文手册中的这张时序图应该是自动复位方式的时序图

请参考日文手册 (SGTE-712B) 中的时序图

## **自动化产品常见计时问题手册—1**

P-33,

Q: WLCA2-2 和 WLCA2-2N 之间的区别是什么?

A: WLCA 2- 2 头部可四个方向安装, 摆杆只能进行双侧动作。

WLCA2-2N 头部可两个方向安装, 摆杆可以进行双侧动作或单侧动作。

另外, 动作力、动作行程也有差别。

## **D4V 简体中文资料： Cat. No. SCEC-C-025C**

P-1, D4V-8108SZ 不是可调杆型, 是可调滚轮摆杆型

## **D4V 繁体中文资料： Cat. No. C139-TW5-02**

P-1, D4V-8108SZ 不是可调杆型, 是可调滚轮摆杆型

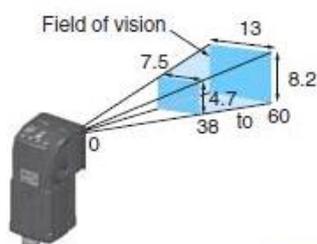
## **FQ彩页样本： Cat. No. Q007-CN5-01**

系统构成中机型印刷错误, FQ-S20050F 为中视野机型, FQ-S20010F 为窄视野机型, 拍摄范围描

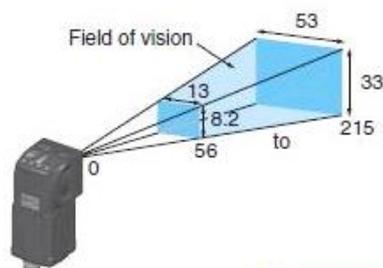
述和机型是匹配的，正确请参考英文样本（下图）。

## Sensor

### Narrow View



### Standard



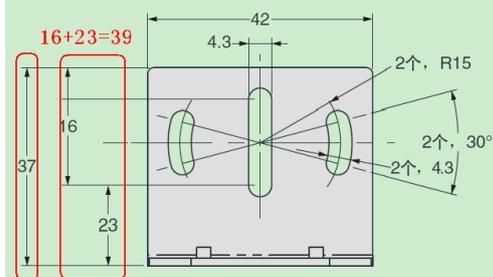
	Single-function models	Standard models		Single-function models	Standard models
NPN	FQ-S10010F	FQ-S20010F	NPN	FQ-S10050F	FQ-S20050F
PNP	FQ-S15010F	FQ-S25010F	PNP	FQ-S15050F	FQ-S25050F

Note: Tolerance (field of vision):  $\pm 10\%$  max.

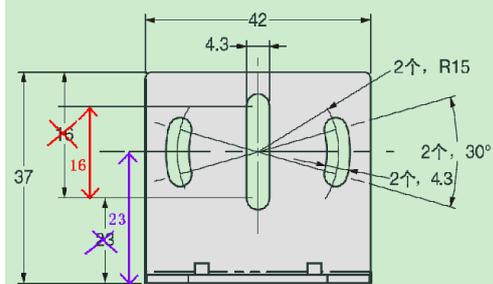
## E3FA 单品样本:

样本号 E423-CN5-01（中文）和 E423-E1-01（英文）中，E3FA 系列的安装支架 E39-L183 的尺寸错误，如图所示。

### E39-L183



### E39-L183



## SYS 样本

1. FQM1:  
中文样本 ON 时间印刷错误, 100ms 应该改为 100 μs。
2. CP1H/L (样本编号: P055-CN5-04) :  
P-24, CP1W-16ER是16点输入模块印刷错误, 应该是16点输出模块。
3. CP1H/L (样本编号: P055-CN5-04) :  
P-30, CP1H-XA/X内置继电器输出区表格中通用输入0~通用输入15印刷错误应该是通用输出0~通用输出15。
4. CP1H (样本编号: P055-CN5-01)  
P-5, 中断输入作为 10kHz 的计数器最多可至 8 点印刷错误, 应该是中断输入作为 5kHz 的计数器最多可至 8 点。
5. R7D-BP (样本编号: SBCE-C-051B)  
P-13, 电机动力电缆用电机侧连接器R88A-CNB02A印刷错误, 应该是R88A-CNG01A。  
FAQ II的P-155第14题动力电缆电机侧连接器R88A-CNB02A也印刷错误, 应更改为R88A-CNG01A。
6. CP1H/L (样本编号: P055-CN5-03 [P-39 页]、SBCA-C-051D[P-40 页] )  
CPM1A-DA041 的电压输出信号 0~5V 应该改为 1~5V。
7. CP1H/L (样本编号: P055-CN5-03、SBCA-C-051D)  
P-34 页, 输入规格表格中使用传感器为 2 线式应该改为 2 线式或者 3 线式。
8. CJ1 (样本编号: P052-CN5-05)  
P-114 页, 基本构成单元表格中 CPU 单元 CJ1M-CPU21 和 CJ1M-CPU23 型号应该互换。
9. CQM1H (样本编号: O EZ-ZDC00101B)  
P-43 页, 模拟量输出单元 CQM1-AD021、CQM1-AD022 应该改为 CQM1-DA021、CQM1-DA022。  
P-44 页, 样本中间的图片旁边型号 CQM1-AD022 应该改为 CQM1-DA022。
10. G 伺服样本 (样本编号: SBCE-C-052B)  
P-24页, 圆柱形电机3000r/min的编码器电缆标准电缆中: 1KW~1.5KW用, 应该改为1~5KW用。

圆柱型电机 (3,000r/min) 1kW~1.5kW用	R88A-CRGC□□□N 中□内是电缆长度 3m、5m、10m、15m、 20m、30m、40m、50m
圆柱型电机 (2,000r/min) 1kW~5kW用	
圆柱型电机 (1,500r/min) 7.5kW用	
圆柱型电机 (1,000r/min) 900W~6kW用	

11. CJ1 (样本编号: P052-CN5-06)

P-118 页, 基本构成单元表格中 CPU 单元 CJ1M-CPU21 和 CJ1M-CPU23 型号应该互换。

640 (1个扩展机架)	20k 步	10 输入 和 6 输出	CJ1M-CPU21 (见注1)
320 (无扩展机架)	10k 步		CJ1M-CPU22 (见注1)
160 (无扩展机架)	5k 步		CJ1M-CPU23 (见注1)

12. 3G3RX 的最新选型样本

三相 400V、37KW 的型号有误

等级		3相 400 V							
型号名称 (3G3RX-)		A4300	A4430	A4450	A4550	B4750	B4900	B411K	B413K
最大适用电机 4P	kW	30	37	45	55	75	90	110	132
额定输出容量 (kVA)	400 V	40.1	51.9	63.0	77.6	103.2	121.9	150.3	180.1
	480 V	48.2	62.3	75.6	93.1	123.8	146.3	180.4	216.1
额定输入电压		3相 (3线) 380 V -15% ~ 480 V +10%, 50/60 Hz ±5%							
额定输出电压		3相: 380 ~ 480 V (不能超出箱送进电压值)							
额定输出电流 (A)		58	75	91	112	149	176	217	260
无线噪声滤波器		内置							
质量 (kg)		22	30	30	30	55	55	70	70
制动	耗能制动	单独安装的制动单元							
	最小连接电阻 (Ω)	--							

应该改为下图所示

● 三相 400V 级

等级		3相 400 V									
型号名称 (3G3RX-)		A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370	A4450	A4550
最大适用电机 4P	kW	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55
额定输出容量 (kVA)	400 V	9.7	13.1	17.3	22.1	26.3	33.2	40.1	51.9	63.0	77.6
	480 V	11.6	15.8	20.7	26.6	31.5	39.9	48.2	62.3	75.6	93.1
额定输入电压		3相 (3线) 380 V -15% ~ 480 V +10%, 50/60 Hz ±5%									
额定输出电压		3相: 380 ~ 480 V (不能超出箱送进电压值)									
额定输出电流 (A)		14	19	25	32	38	48	58	75	91	112
质量 (kg)		6	6	6	14	14	14	22	30	30	30
制动	耗能制动	内置制动回路 (单独安装放电电阻)								可选择外置的制动单元	
	最小连接电阻 (Ω)	70	35	35	24	24	20	--			

13. FA 系统产品综合样本

3G3RX 三相 400V、37KW 的型号有误

等级		3相 400 V							
型号名称 (3G3RX-)		A4300	A4430	A4450	A4550	B4750	B4900	B411K	B413K
最大适用电机 4P	kW	30	37	45	55	75	90	110	132
额定输出容量 (kVA)	400 V	40.1	51.9	63.0	77.6	103.2	121.9	150.3	180.1
	480 V	48.2	62.3	75.6	93.1	123.8	146.3	180.4	216.1
额定输入电压		3相 (3线) 380 V -15% ~ 480 V +10%, 50/60 Hz ±5%							
额定输出电压		3相: 380 ~ 480 V (不能超出箱送进电压值)							
额定输出电流 (A)		58	75	91	112	149	176	217	260
无线噪声滤波器		内置							
质量 (kg)		22	30	30	30	55	55	70	70
制动	耗能制动	单独安装的制动单元							
	最小连接电阻 (Ω)	--							

应该改为下图所示

● 三相 400V 级

等级		3相 400V									
型号名称 (3G3FX-)		A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370	A4450	A4550
最大适用电机 4P	kW	5.5	7.5	11	15	18.5	22	30	37	45	55
额定输出容量 (kVA)	400V	9.7	13.1	17.3	22.1	26.3	33.2	40.1	51.9	63.0	77.6
	480V	11.6	15.8	20.7	26.6	31.5	39.9	48.2	62.3	75.6	93.1
额定输入电压		3相 (3线) 380V -15% ~ 480V +10%, 50/60 Hz ±5%									
额定输出电压		3相: 380 ~ 480V (不能超出输送进来电压值)									
额定输出电流 (A)		14	19	25	32	38	48	58	75	91	112
质量 (kg)		6	6	6	14	14	14	22	30	30	30
制动	耗能制动	内置制动回路 (单独安装放电电阻)						可选择外置的制动单元			
	最小连接电阻 (Ω)	70	35	35	24	24	20	--			

14. FA 系统综合样本 2010

P 1226 页上面标注的 3G3RX、三相 380V、37KW 的型号是错误的，正确的型号是 3G3RX-A4370-Z。

等级		3相 400V							
型号名称 (3G3RX-□-Z)		A4300	A4430	A4450	A4550	B4750	B4900	B411K	B413K
最大适用电机 4P	kW	30	37	45	55	75	90	110	132
额定输出容量 (kVA)	400V	40.1	51.9	63.0	77.6	103.2	121.9	150.3	180.1
	480V	48.2	62.3	75.6	93.1	123.8	146.3	180.4	216.1
额定输入电压		3相 (3线) 380V -15% ~ 480V +10%, 50/60Hz ±5%							
额定输出电压		3相: 380 ~ 480V (不能超出输送进来电压值)							
额定输出电流 (A)		58	75	91	112	149	176	217	260
无线噪声滤波器		内置							
质量 (kg)		22	30	30	30	55	55	70	70
制动	耗能制动	单独安装的制动单元							
	最小连接电阻 (Ω)	—							

15. FA 系统综合样本 2010

P 679 页上的产品都是 componet 的，不是 devicenet 的。



● 扁平电缆用

产品名称	形状	规格	型号	国际标准
扁平电缆对应连接器		带连接器固定螺丝，扁平电缆压接用	DCN4-SF4D	IEC 申请中
标准细电缆·扁平电缆转换连接器		当以细电缆构建支线时，请与DCN4-TR1-1组合使用。	DCN4-BR4D	IEC 申请中
扁平电缆用带终端电阻的电源供给端子块		使用扁平电缆时，通信电源可以从端子供电。	DCN4-TP4D	IEC 申请中

可编程  
控制器

外围工具

现场用  
设备

省布线/  
省工时设备

无线设备

16. 在 G5 系列选型样本 (中文) SBCE-C-058D 的 52 页

1000r/min电机(200V)

900W

· 无制动器

· R88M-K90010H(-S2) **INC**

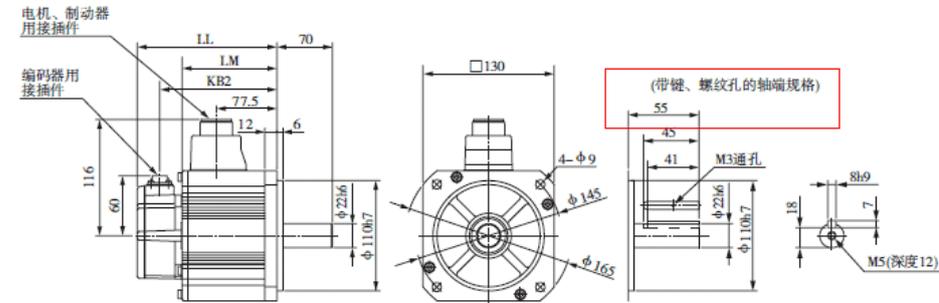
· R88M-K90010T(-S2) **ABS**

· 带制动器

· R88M-K90010H-B(S2) **INC**

· R88M-K90010T-B(S2) **ABS**

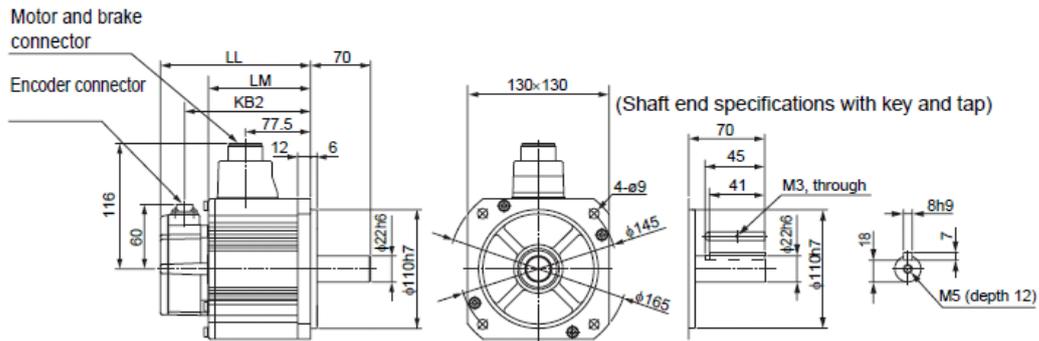
转速	电压	电机容量	制动器
1000r/min	200V	900W	无带



型号	尺寸(mm)		
	LL	LM	KB2
R88M-K90010□	155.5	111.5	133.5
R88M-K90010□-B□	180.5	136.5	158.5

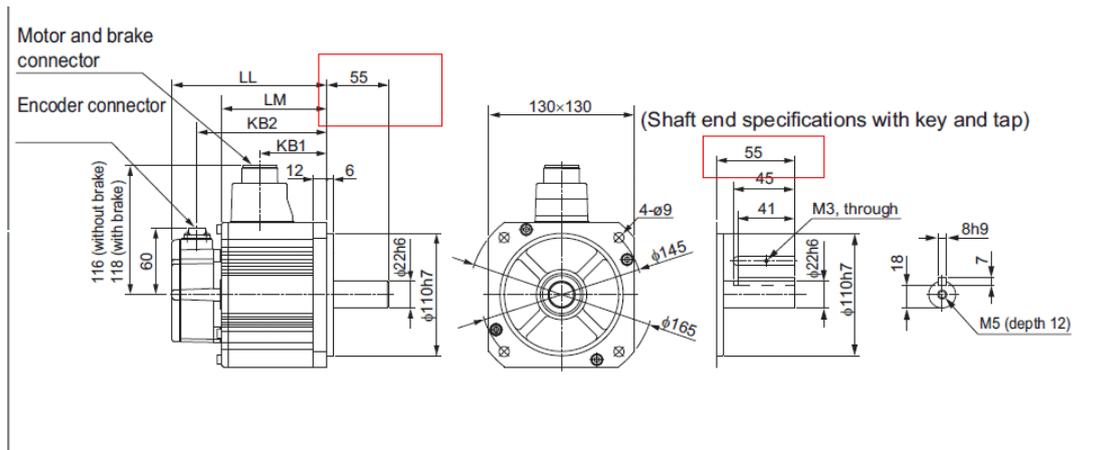
注：标准的轴形状为直线型。型号后面有“S2”时带键、螺纹孔。

红色区域标注的是 55MM，正确的长度是 70MM。



Model	Dimensions (mm)		
	LL	LM	KB2
R88M-K90010□	155.5	111.5	133.5
R88M-K90010□-B□	180.5	136.5	158.5

17. R88D-KN (英文) I572-E1-01 这本手册标注的也是错误的 (2-45 页) :



应该都是 70MM

## SYS 编程手册

### 1. CPM1A/2A/2AH 中文编程手册（手册编号：W353-C1-04）

P-394, CTBL 指令范围比较这张表高低位标准错误。应该是 TB 对应比较范围 1 下限的低 4 位, TB+1 对应比较范围 1 下限的高 4 位, TB+2 对应比较范围 1 上限的低 4 位, TB+3 对应比较范围 1 上限的高 4 位, 其他 7 个范围也根据这个依次类推。

### 2. CS1/CJ1/CJ1M 指令参考手册（手册编号：W340-E3-3）

P-80, 高速计数器和脉冲输出指令（仅适用于CJ1M-CPU22/23）印刷错误应该更改为高速计数器和脉冲输出指令（仅适用于CJ1M-CPU21/22/23）。

### 3. CP1H 编程手册（手册编号：W451-CN5-01）

P-3-552, TXD 指令中操作数 C 的 0~3 位为 1 时为高位 1 字节低位 1 字节印刷错误应该更改为低位 1 字节高位 1 字节。

### 4. CPM1/CPM1A/2A/2AH/2C、SRM1(-V2)编程手册（手册编号：W353-C1-04）

P-430, TCMP 的例子中 IR21000~IR21015 印刷错误, 应该改为 IR21600~21615。

### 5. CS/CJ 指令参考手册（手册编号：W340-C1-08）

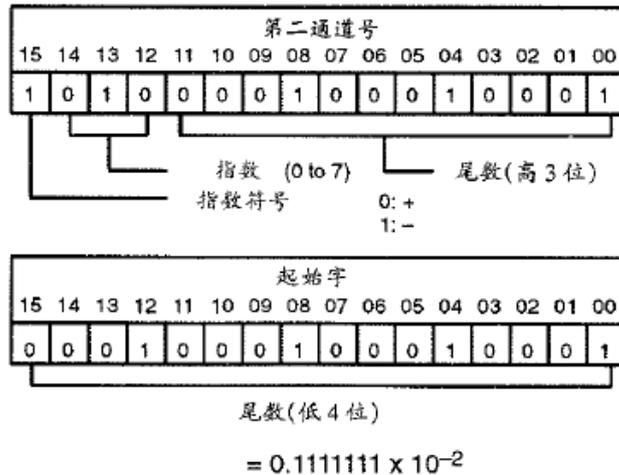
P-693, C+7=自动调整命令位 OFF、C+8=限制周期迟滞印刷错误, 应该改为自动调整命令位 OFF=C+9、限制周期迟滞=C+10。

### 6. CS/CJ 指令参考手册（手册编号：W340-C1-08）

P-844, PMCR 指令的 C1 操作数逻辑端口 1~7 应该改为 0~7。

### 7. C200HX/C200HG/C200HE 编程手册（手册编号：OEZ-ZCP97201A）

P-229, 例子中起始字应该改为第二通道号, 第二通道号改为起始字。（详细见下图）



8. CS/CJ 指令参考手册（手册编号：W340-C1-08）

P-857 案例中，TXD 的第三个操作数 N=&10 印刷错误，应该改为&5。

9. CP1H 编程手册（手册编号：W451-CN5-01）

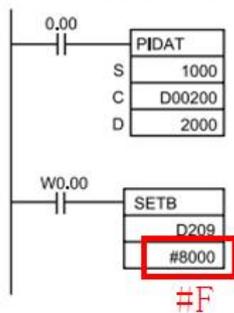
P-3-541 页，例子中的注释应该改为 0.00 为 ON 时，把从 D100 开始的 10CH 数据写入到号机 NO.3 的高功能 I/O 元件。

10. CP1L CPU 单元编程手册（手册编号：W451-CN5-03）

P3-423 页。例子中#8000 应该为#F。

### 动作说明

例) PID 指令执行后，在其他条件下执行 AT 时



- 0.00 上升沿 (OFF→ON) 时，根据设定在 D200~D208 中的下述参数，进行 D211~D240 的工作区域的初始化。初始化结束后，进行 PID 运算，将操作量输出到 2000CH。
- 0.00 为 ON 时，根据设定在 D2000~D210 中的参数，以采样周期的间隔执行 PID 运算，将操作量输出到 2000CH。
- 在 0.00 变为 ON 以后，比例带 (P)、积分常数 (Tik)、微分常数 (Tdk) 等 PID 参数的改变不再反映在 PID 运算中。
- W0.00 从 ON 下降到 OFF 时，根据 SETB 指令，将 D209 (C+9) 的位设为 1 (ON)，开始 AT 执行。AT 执行结束后，在 C+1、C+2、C+3 中分别设置计算出的 P、I、D，根据该 PID 常数执行 PID 运算。

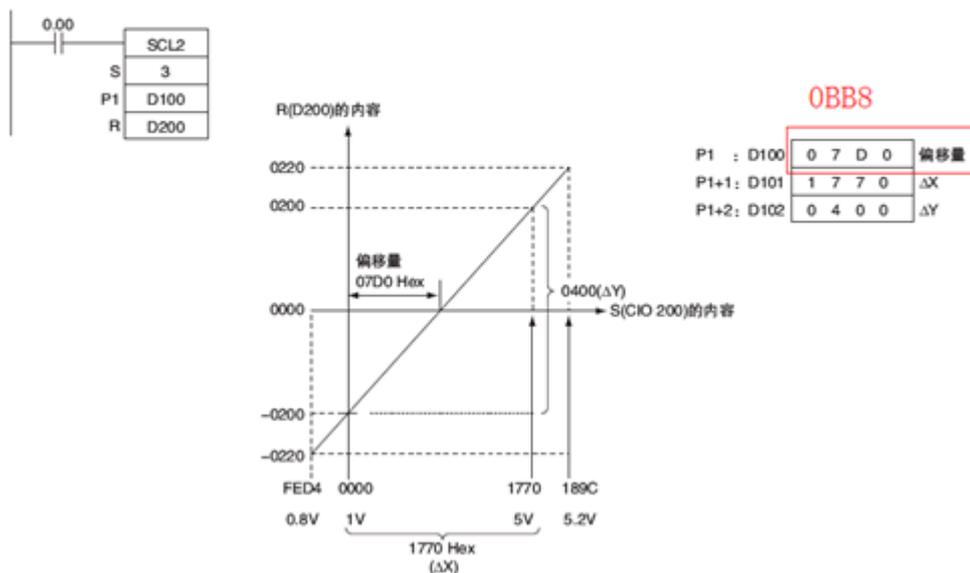
11. CP1E 指令参考手册（手册编号：W483-CN5-04）

P2-283 页，例子中 P1 应该是#BB8。

● 将 1 ~ 5V 的模拟量输入定标为 -200 ~ 200

下例中，假设要转换一个 1 ~ 5V 的模拟量信号，并作为十六进制数 0000 ~ 1770 输入到 CIO 3 中。使用 SCL2(486) 指令将 CIO 3 中的值转换 (定标) 为 -0200 ~ 0200 BCD 之间的值。

当 CIO 0.00 为 ON 时，采用由  $\Delta X(1770)$ 、 $\Delta Y(0400)$  和偏移量 (07D0) 所定义的线性函数对 CIO 3 的内容进行定标。这些值包含在 D100 ~ D102 中，结果将输出到 D200。



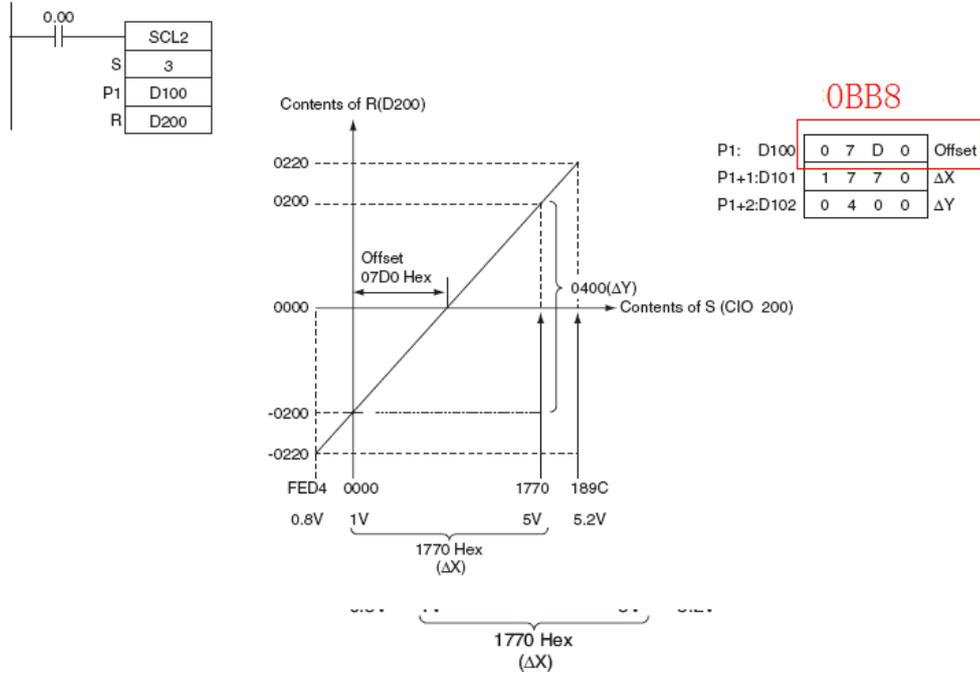
12. CP1E 指令参考手册 (手册编号: W483-E1-02)

P2-283 页, 例子中 P1 应该是 #BB8。

● **Scaling 1 to 5-V Analog Input to -200 to 200**

In the following example, it is assumed that an analog signal from 1 to 5 V is converted and input to CIO 3 as 0000 to 1770 hexadecimal. SCL2(486) is used to convert (scale) the value in CIO 3 to a value between -200 and 0200 BCD.

When CIO 0.00 is ON, the contents of CIO 3 is scaled using the linear function defined by  $\Delta X$  (1770),  $\Delta Y$  (0400), and the offset (07D0). These values are contained in D100 to D102, and the result is output to D200.



**SYS 操作手册**

1. CX-Protocol 手册 (编号: W344-E1-07)

P-120页, 应该更改为:

Reading from CPU Unit to PMSU:

No conversion $(R(D0000), 3)$ Byte count	
Reverse direction no conversion $\sim (R(D0000), 3)$ Byte count	
ASCII conversion $\$(R(D0000), 6)$ Byte count	
Reverse direction ASCII conversion $\$(R(D0000), 6)$ Byte count	
HEX conversion $\&(R(DM0000), 3)$ Byte count	
Reverse-direction HEX conversion $\&\sim(R(DM0000), 3)$ Byte count	

Writing from PMSU to CPU Unit:

No conversion $(W(D0000), 5)$ Byte count	
Reverse direction no conversion $\sim (W(D0000), 5)$ Byte count	
ASCII conversion $\$(W(DM0000), 3)$ Byte count	
Reverse direction ASCII conversion $\$(W(DM0000), 3)$ Byte count	
HEX conversion $\&(W(D0000), 5)$ Byte count	
Reverse direction HEX conversion $\&\sim(W(D0000), 5)$ Byte count	

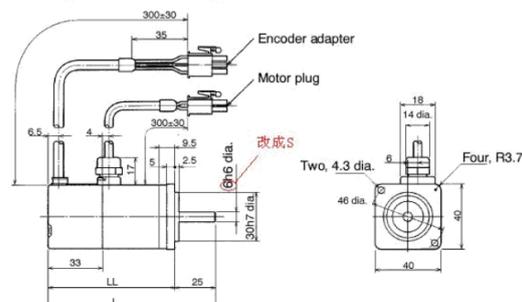
2. CP1H操作手册（手册编号：W450-CN5-02）  
P-6-7，在相关特殊辅助继电器表格中A640对应端口1，A641对应端口2印刷错误，应该更改为A640对应端口2，A641对应端口1。
3. FQM1操作手册（手册编号：O012-CN5-02）  
P-113，管脚定义印刷错误，应该更改为19~26都是外部输出端子，27是外部输出0~7的公共端。
3. CJ1W-CT021操作手册（手册编号：W401-C1-01）  
P-43，线路驱动器中高速计数器端子印刷错误，应该改为计数器1，B15和A15分别改为B8和A8、B17和A17分别改为B10和A10、B19和A19分别改为B12和A12。
4. CPM1A操作手册（手册编号：W317-C1-01）  
P-33，10.模拟控制设置IR250和IR251的内容，应该改为设置SR250和SR251的内容。
5. CPM2A/CPM2AH操作手册（手册编号：W352-C1-06[H]）  
P-37，10.模拟控制设置IR250和IR251的内容，应该改为设置SR250和SR251的内容。
6. OMNUC G系列伺服操作手册（手册编号：SBCE-C-349A）  
P5-65，位置控制模式表格中第1增益切换级别设定（Pn32）应该改为Pn33。  
P7-27，位置控制模式表中转矩指令变化量应该对应图A，速度指令大和速度对应图B，定位完成对应图E，指令+速度对应图F。
7. CP1H操作手册（手册编号：W450-CN5-02）  
P6-17页，PLC系统设定图片中模式应该改为NT Link(1:N)。
9. NT31/NT31C操作手册（手册编号：O EZ-ZC098503A）  
P-536页，电缆做法中，电脑侧应该改为2—RD、3—SD。
10. OMNUC U-Series AC Servo Motro/Drivers操作手册（手册编号：1501-E3-1）

## System Design and Installation

## Chapter 2

### ■ AC Servomotors with Incremental Encoders Conforming to UL/cUL Standards and AC Servomotors Not Conforming to Any Standards

- 30-W/50-W/100-W Standard Models:  
R88M-U03030HA, R88M-U05030HA, R88M-U10030HA  
R88M-U03030LA, R88M-U05030LA, R88M-U10030LA



P2-9页，

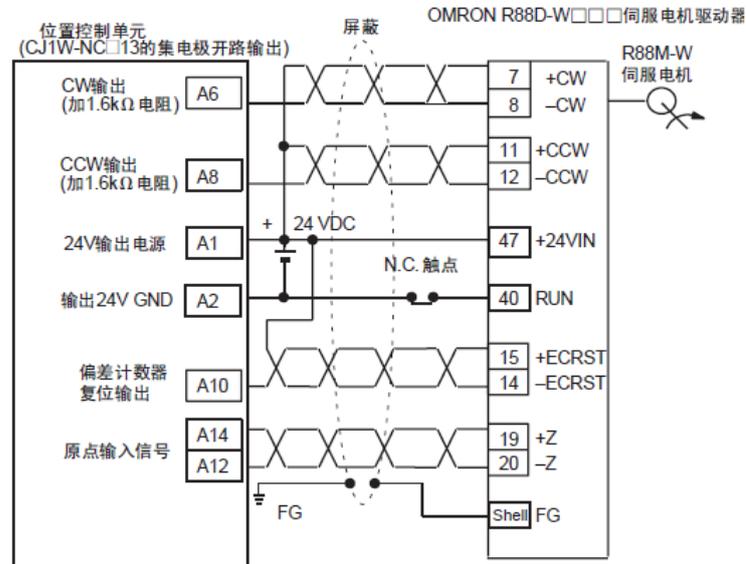
11. CJ1W-NC113/213/413/133/233/433 位置控制单元操作手册

P-48 页、A6, A8, A1 的接线有误, A6 和 A8 应该分别接 -CW 和 -CCW, 然后将 +CW 和 +CCW 短接接入到 A1 端子。

**例 2: 模式 1 连接**

在这个例子中, 使用了伺服电机驱动器, 编码器的 Z 相位连到了原点线性驱动输入终端并用作原点输入信号。使用 OMRON W 系列伺服电机驱动器。

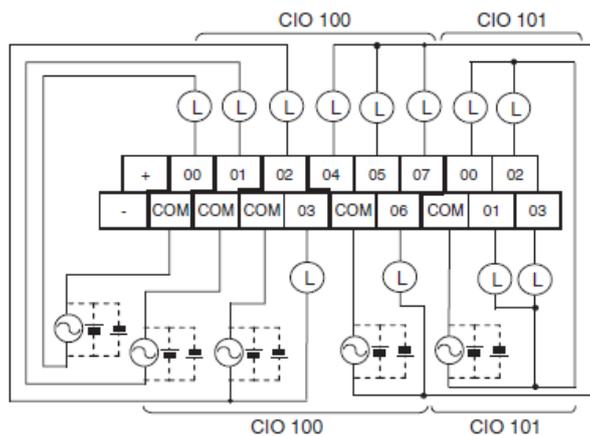
输出 (CJ1W-NC113/NC213/NC413)



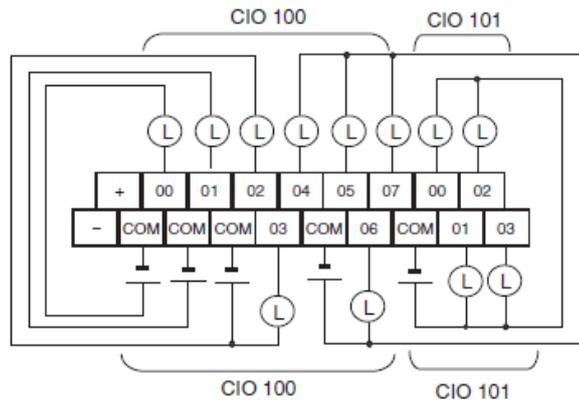
12. CP1L CPU单元操作手册 (手册编号W462-CN5-01)

P3-22~3-25 CP1L 30点、20点和14点的输出布线都标错了  
应该改为

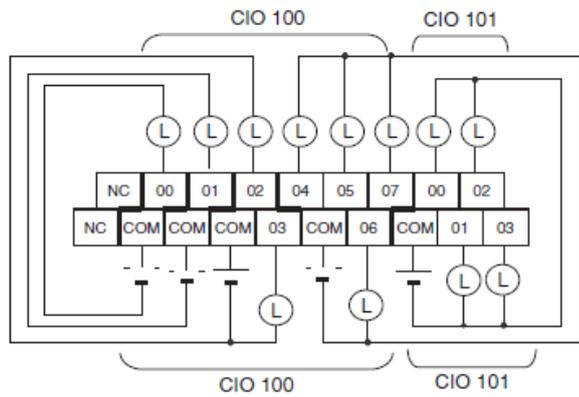
**Relay Outputs  
(CP1L-M30DR-A and  
CP1L-M30DR-D)**



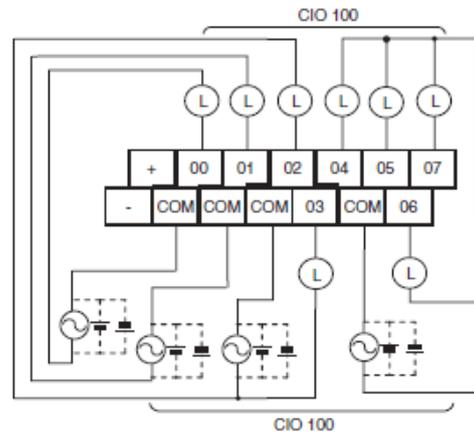
**Sinking Transistor Outputs (CP1L-M30DT-A and CP1L-M30DT-D)**



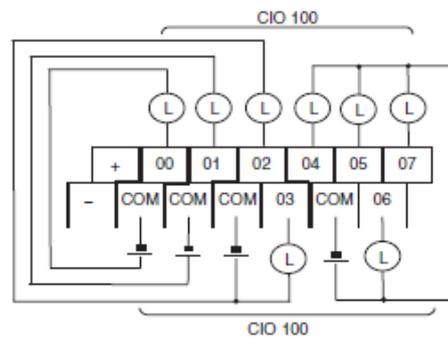
**Sourcing Transistor Outputs (CP1L-M30DT1-D)**



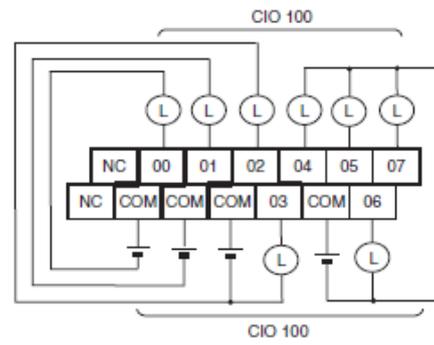
**Relay Outputs (CP1L-L20DR-A and CP1L-L20DR-D)**



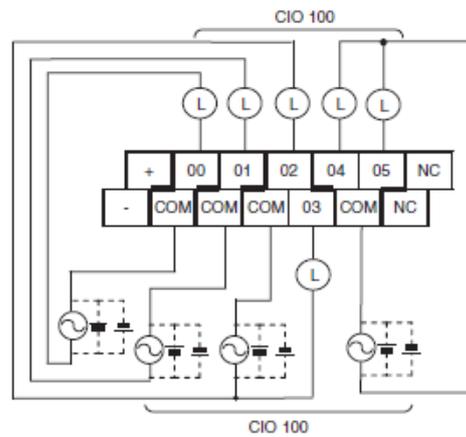
**Sinking Transistor Outputs (CP1L-L20DT-A and CP1L-L20DT-D)**



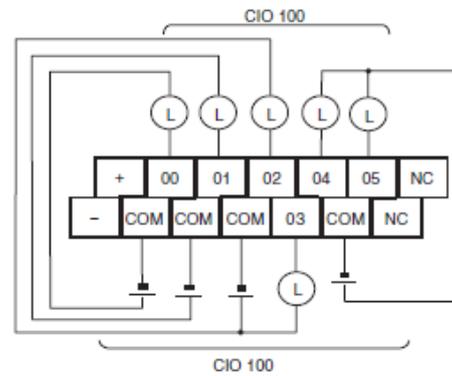
**Sourcing Transistor  
Outputs (CP1L-L20DT1-D)**



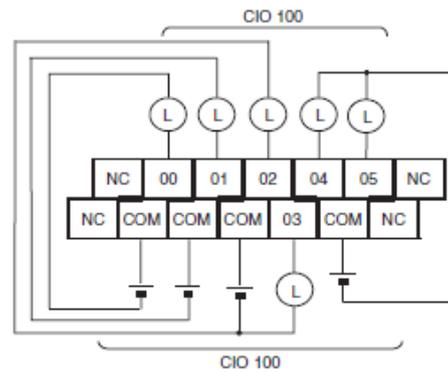
**Relay Outputs  
(CP1L-L14DR-A and  
CP1L-L14DR-D)**



**Sinking Transistor  
Outputs (CP1L-L14DT-A  
and CP1L-L14DT-D)**

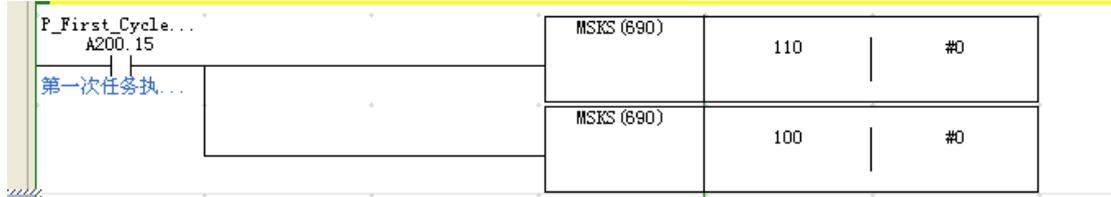


**Sourcing Transistor  
Outputs (CP1L-L14DT1-D)**



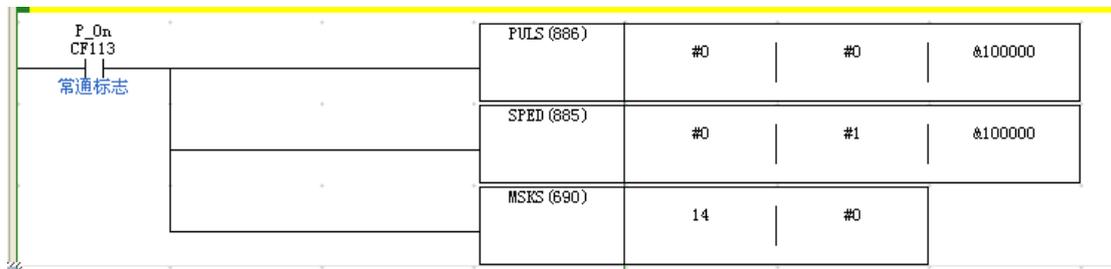
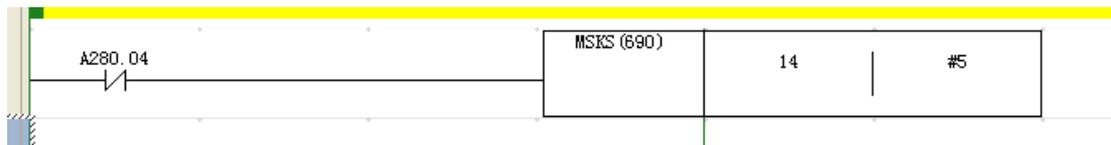
13. CP1H 操作手册（手册编号：W450-CN5-02）

P 5-91 页梯形图程序写得有误



启用中断需要用上身沿指定和中断允许。

同时开启和关闭定时中断的第一个操作数应该写 14、操作手册写的是#14。

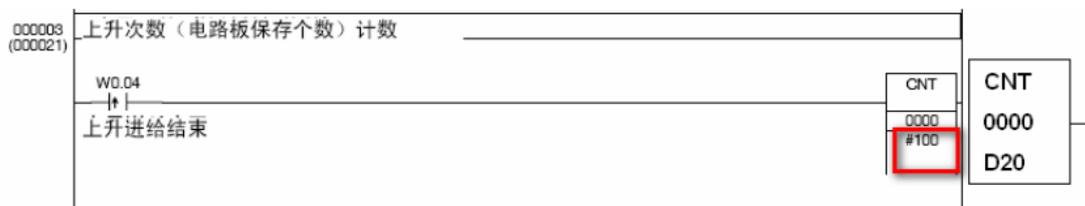


14. CP1H 操作手册（手册编号：W450-CN5-02）

P 5-101 页的脉冲输出量设定错了，P 5-102 页 CNT 指令有错。

· 重复动作用 PLS2 指令的设定 (D10~D17)

设定内容	地址	数据
加速比率：300Hz / 4ms	D10	#012C
减速比率：200Hz / 4ms	D11	#00C8
目标频率：50000Hz	D12	#C350
	D13	#0000
脉冲输出量设定值 <b>10.000 * 15 脉冲</b> <b>0脉冲</b>	D14	#0000
	D15	
起动频率：100Hz	D16	#0000
	D17	#0000



## Cat. No. H177-E1-01

温控器 E5CC/E5EC

P-3 页，标准型号④中应该是 S。详情见下图：（此记录更新于 2013 年 7 月 8 日）

错误：

### Model Number Legend

E5CC-□□ □□□□-□□□□ (Example: E5CC-RX3A5M-000)

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

Model	①	②	③	④	⑤	⑥	Meaning	
	Control outputs 1 and 2	No. of auxiliary outputs	Power supply voltage	Terminal type	Input type	Options	Control output 1	Control output 2
E5CC							48 × 48 mm	
							Control output 1	Control output 2
	RX						Relay output	None
	QX						Voltage output (for driving SSR)	None
*1	CX						Linear current output *2	None
	QQ						Voltage output (for driving SSR)	Voltage output (for driving SSR)
		3					3 (one common)	
			A				100 to 240 VAC	
			D				24 VAC/DC	
			5				Screw terminals (with cover)	
				M			Universal input	

正确：

### Model Number Legend

E5CC-□□ □□□□-□□□□ (Example: E5CC-RX3A5M-000)

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

Model	①	②	③	④	⑤	⑥	Meaning	
	Control outputs 1 and 2	No. of auxiliary outputs	Power supply voltage	Terminal type	Input type	Options	Control output 1	Control output 2
E5CC							48 × 48 mm	
							Control output 1	Control output 2
	RX						Relay output	None
	QX						Voltage output (for driving SSR)	None
*1	CX						Linear current output *2	None
	QQ						Voltage output (for driving SSR)	Voltage output (for driving SSR)
		3					3 (one common)	
			A				100 to 240 VAC	
			D				24 VAC/DC	
			S				Screw terminals (with cover)	
				M			Universal input	

## Cat. No. H177-E1-03

温控器 E5CC/E5EC/E5AC

P-3 页，标准型号④中应该是 S。详情见下图：（此记录更新于 2013 年 7 月 8 日）

错误：

### Model Number Legend

E5CC-□□ □□□□-□□□□ (Example: E5CC-RX3A5M-000)

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

Model	①	②	③	④	⑤	⑥	Meaning	
	Control outputs 1 and 2	No. of auxiliary outputs	Power supply voltage	Terminal type	Input type	Options	Control output 1	Control output 2
E5CC							48 × 48 mm	
							Control output 1	Control output 2
	RX						Relay output	None
	QX						Voltage output (for driving SSR)	None
*1	CX						Linear current output *2	None
	QQ						Voltage output (for driving SSR)	Voltage output (for driving SSR)
		3					3 (one common)	
			A				100 to 240 VAC	
			D				24 VAC/DC	
			5				Screw terminals (with cover)	
				M			Universal input	

正确：

### Model Number Legend

E5CC-□□ □□□□-□□□□ (Example: E5CC-RX3A5M-000)

① ② ③ ④ ⑤ ⑥

Model	①	②	③	④	⑤	⑥	Meaning	
	Control outputs 1 and 2	No. of auxiliary outputs	Power supply voltage	Terminal type	Input type	Options	Control output 1	Control output 2
E5CC							48 × 48 mm	
							Control output 1	Control output 2
	RX						Relay output	None
	QX						Voltage output (for driving SSR)	None
*1	CX						Linear current output *2	None
	QQ						Voltage output (for driving SSR)	Voltage output (for driving SSR)
		3					3 (one common)	
			A				100 to 240 VAC	
			D				24 VAC/DC	
			S				Screw terminals (with cover)	
				M			Universal input	

## Cat. No. SC3C-CN5-025D

### 限位开关

P-2 页，型号标准应该是 04：树脂滚珠摆杆型；07：可调棒式摆杆型；08：可调树脂滚珠摆杆型；08S：可调不锈钢滚珠摆杆型，详情见下图（此记录更新于 2013 年 7 月 12 日）

错误

#### ■型号标准

D4V-81□□Z-N

1

#### 1. 驱动杆的种类

- 04：滚珠摆杆型
- 04S：不锈钢滚珠摆杆型
- 07：棒式摆杆型
- 08：可调滚珠摆杆型
- 08S：不锈钢可调滚珠摆杆型

正确

#### ■型号标准

D4V-81□□Z-N

1

#### 1. 驱动杆的种类

- 04：~~滚珠摆杆型~~ 树脂滚珠摆杆型
- 04S：不锈钢滚珠摆杆型
- 07：~~棒式摆杆型~~ 可调棒式摆杆型
- 08：~~可调滚珠摆杆型~~ 可调树脂滚珠摆杆型
- 08S：~~不锈钢可调滚珠摆杆型~~ 可调不锈钢滚珠摆杆型

# Cat. No. SC3C-CN5-025D

## 限位开关

P-2 页，种类第一项应该是树脂滚珠摆杆型；第三项应该是可调棒式摆杆型；第四项应该是可调树脂滚珠摆杆型；第五项应该是可调不锈钢滚珠摆杆型；详情见下图（此记录更新于2013年7月12日）

错误

### ■ 种类

驱动杆的种类	型号
不锈钢滚珠摆杆型 	D4V-8104Z-N
不锈钢滚珠摆杆型 	D4V-8104SZ-N
棒式摆杆型 	D4V-8107Z-N
不锈钢可调滚珠摆杆型 	D4V-8108Z-N
不锈钢可调滚珠摆杆型 	D4V-8108SZ-N

正确

驱动杆的种类	型号	修改说明
<del>不锈钢</del> 滚珠摆杆型 	D4V-8104Z-N	修改成：树脂滚珠摆杆型
不锈钢滚珠摆杆型 	D4V-8104SZ-N	
棒式摆杆型 	D4V-8107Z-N	修改成：可调棒式摆杆型
<del>不锈钢</del> 可调滚珠摆杆型 	D4V-8108Z-N	修改成：可调树脂滚珠摆杆型
不锈钢可调滚珠摆杆型 	D4V-8108SZ-N	修改成：可调不锈钢滚珠摆杆型

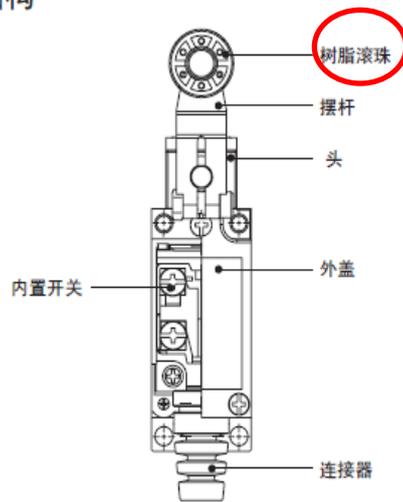
# Cat. No. SC3C-CN5-025D

## 限位开关

P-2 页，结构图中应该是滚珠。详情见下图（此记录更新于 2013 年 7 月 12 日）

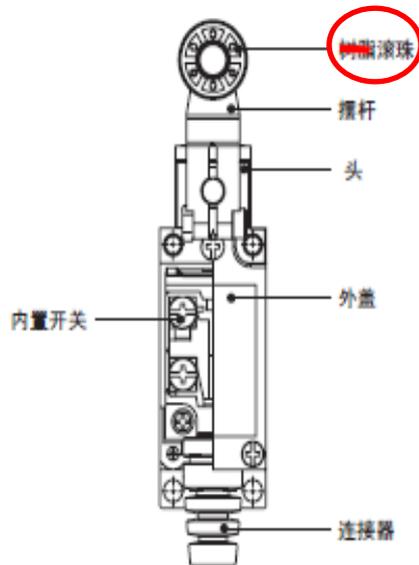
错误

■ 结构



正确

■ 结构



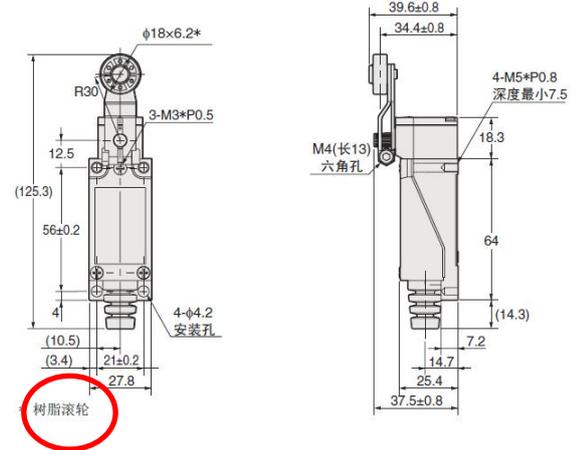
# Cat. No. SC3C-CN5-025D

## 限位开关

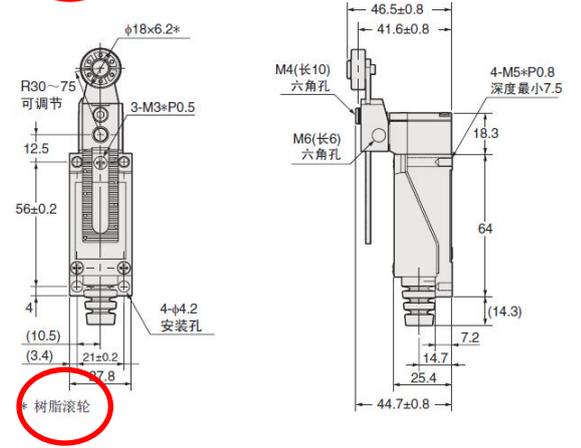
P-4 页, 尺寸图下方应该是\*树脂滚珠/不锈钢滚珠。详情见下图 (此记录更新于 2013 年 7 月 12 日)

错误

滚珠摆杆  
D4V-8104Z-N、D4V-8104SZ-N

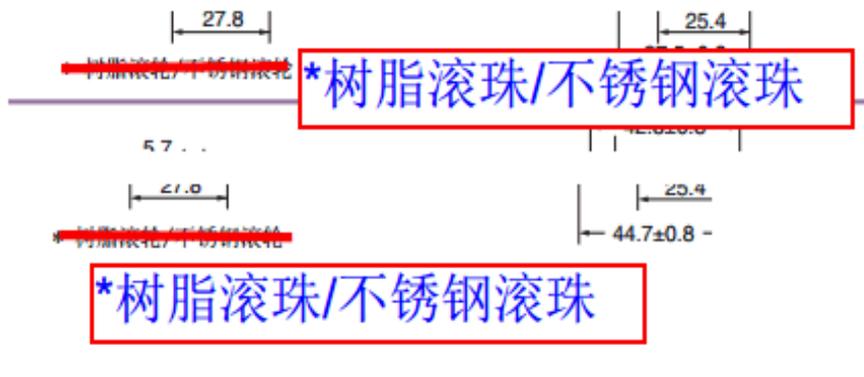


可调滚珠摆杆  
D4V-8108Z-N、D4V-8108SZ-N



注: 上述各机型的外形尺寸, 没有特别注明尺寸公差为±0.4mm。

正确



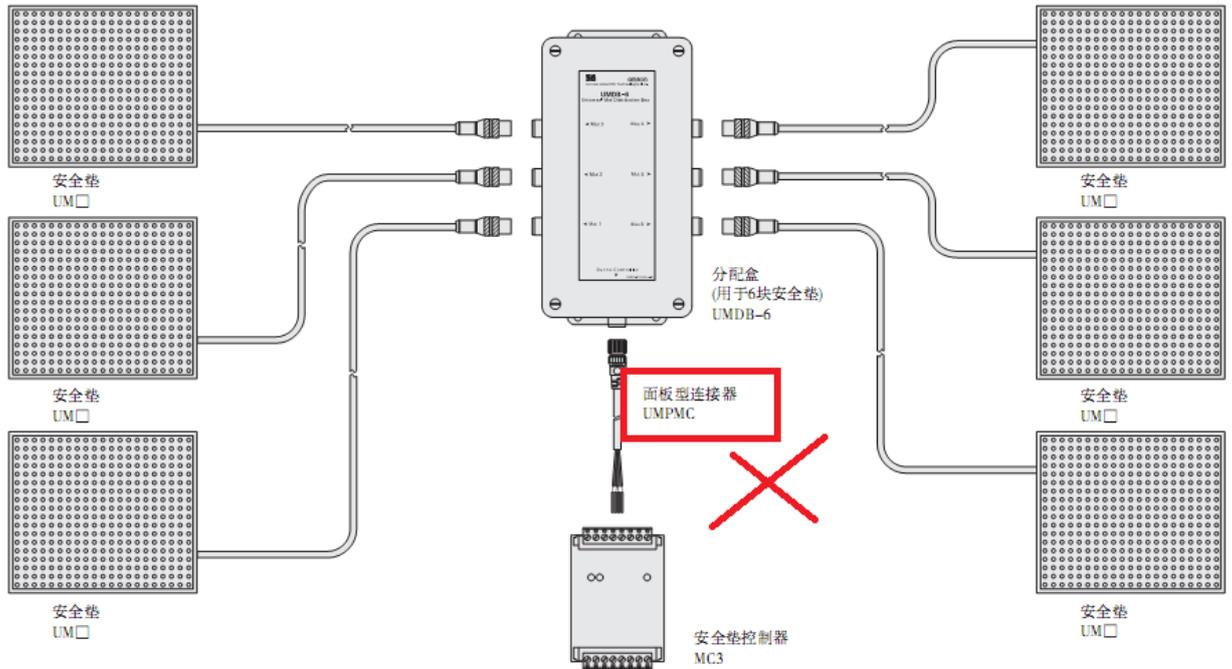
# F087-CN5-01

## UM

P-8 页，配线图印刷错误，详情见下图（此记录更新于 2013 年 8 月 5 日）

错误

示例3：使用6个安全垫



正确

示例3：使用6个安全垫

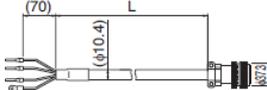


# I819-CN5-01

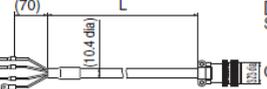
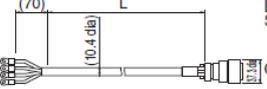
## G5-LITE

P-80 页, 3000/2000 转 2KW 用电缆型号错误, 详情见下图 (此记录更新于 2013 年 9 月 9 日)

错误

<p>【200V】 圆筒型电机 (3000r/min)1 ~ 2kW用 圆筒型电机 (2000r/min)1 ~ 2kW用 圆筒型电机 (1000r/min)900W用</p>	<p>R88A-CAGB□□□S □内为电缆长度 3m、5m、10m、15m、20m、 30m、40m、50m</p>	 <p>【电机侧接插件】 直插头型号 N/MS3106B20-4S (日本航空电子工业) 电缆夹型号 N/MS3057-12A (日本航空电子工业)</p>
<p>【400V】 圆筒型电机 (3000r/min)750W ~ 2kW用 圆筒型电机 (2000r/min)400W ~ 2kW用 圆筒型电机 (1000r/min)900W用</p>		

正确

<p>【200V】 Cylindrical Servomotors, 3,000 r/min, 1 to 1.5 kW Cylindrical Servomotors, 2,000 r/min, 1 to 1.5 kW Cylindrical Servomotors, 1,000 r/min, 900 W</p>	<p>R88A-CAGB□□□S The empty boxes in the model number are for the cable length. The cable can be 3, 5, 10, 15, or 20 m long.</p>	 <p>【Servomotor Connector】 Straight plug: N/MS3106B20-4S (Japan Aviation Electronics Industry, Ltd.) Cable clamp: N/MS3057-12A (Japan Aviation Electronics Industry, Ltd.)</p>
<p>【200V】 Cylindrical Servomotors, 3,000 r/min, 2 kW Cylindrical Servomotors, 2,000 r/min, 2 kW</p>	<p>R88A-CAGC□□□S The empty boxes in the model number are for the cable length. The cable can be 3, 5, 10, 15, or 20 m long.</p>	 <p>【Servomotor Connector】 Straight plug: N/MS3106B20-4S (Japan Aviation Electronics Industry, Ltd.) Cable clamp: N/MS3057-12A (Japan Aviation Electronics Industry, Ltd.)</p>

## Cat. No. Q196-E1-01

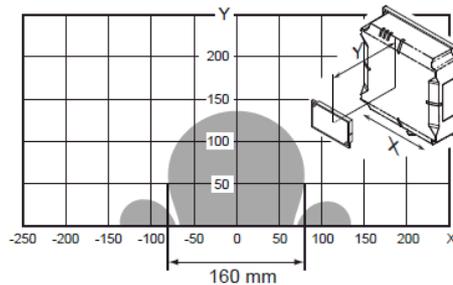
### V680S

P-18页，例子中的计算公式 $T=1.2N+10.46$ 是错误的，正确的应该是 $T=0.84N+5.05$   
(此记录更新于2013年9月16日)

错误

#### Calculation Example

The following example is for reading 128 bytes with the V680-D8KF68A, and V680S-HMD66-ETN.



From the above chart,

Distance travelled in communications area = 160 mm when Y (communications distance) is 50 mm

Communications time  $T = 225.5$  ms (calculated from the communications time, i.e.,  $1.2 \times 128 \text{ bytes} + 10.46$ )

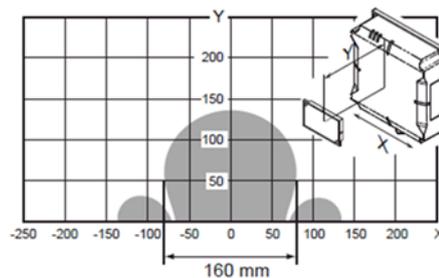
Therefore, the maximum speed of the Tag is as follows:

$$\text{Maximum speed} = \frac{D \text{ (Distance travelled in communications area)}}{T \text{ (Communications time)}} = \frac{160(\text{mm})}{225.5(\text{ms})} = 42.57 \text{ m/min}$$

正确

#### Calculation Example

The following example is for reading 128 bytes with the V680-D8KF68A, and V680S-HMD66-ETN.



From the above chart,

Distance travelled in communications area = 160 mm when Y (communications distance) is 50 mm

Communications time  $T = 225.5$  ms (calculated from the communications time, i.e.,  $0.84 \times 128 \text{ bytes} + 5.05$ )

Therefore, the maximum speed of the Tag is as follows:

$$\text{Maximum speed} = \frac{D \text{ (Distance travelled in communications area)}}{T \text{ (Communications time)}} = \frac{160(\text{mm})}{225.5(\text{ms})} = 42.57 \text{ m/min}$$

## Cat. No. Q196-E1-02

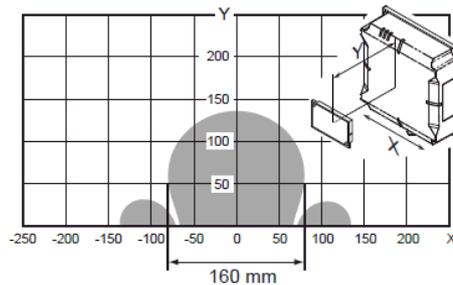
### V680S

P-18页，例子中的计算公式 $T=1.2N+10.46$ 是错误的，正确的应该是 $T=0.84N+5.05$   
(此记录更新于2013年9月17日)

错误

#### Calculation Example

The following example is for reading 128 bytes with the V680-D8KF68A, and V680S-HMD66-ETN.



From the above chart,

Distance travelled in communications area = 160 mm when Y (communications distance) is 50 mm

Communications time  $T = 225.5$  ms (calculated from the communications time, i.e.,  $1.2 \times 128 \text{ bytes} + 10.46$ )

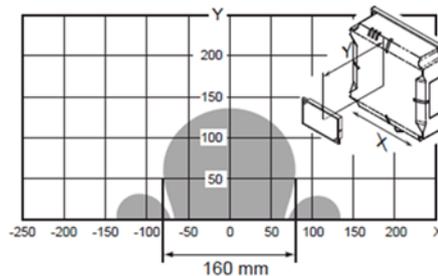
Therefore, the maximum speed of the Tag is as follows:

$$\text{Maximum speed} = \frac{D \text{ (Distance travelled in communications area)}}{T \text{ (Communications time)}} = \frac{160(\text{mm})}{225.5(\text{ms})} = 42.57 \text{ m/min}$$

正确

#### Calculation Example

The following example is for reading 128 bytes with the V680-D8KF68A, and V680S-HMD66-ETN.



From the above chart,

Distance travelled in communications area = 160 mm when Y (communications distance) is 50 mm

Communications time  $T = 225.5$  ms (calculated from the communications time, i.e.,  $0.84 \times 128 \text{ bytes} + 5.05$ )

Therefore, the maximum speed of the Tag is as follows:

$$\text{Maximum speed} = \frac{D \text{ (Distance travelled in communications area)}}{T \text{ (Communications time)}} = \frac{160(\text{mm})}{225.5(\text{ms})} = 42.57 \text{ m/min}$$

# E423-CN5-02

## E3FA/RA/FB

P-4页, P-7页, P-8页, P-9页, P-11页, P-12页, P-13页

“回归反射/同轴回归反射”的内容中都缺少了“(带M.S.R.功能)” (此记录更新于2013年9月18日)

P4 正确

对射型 	20m	
回归反射型 (带M.S.R.功能) 	0.1~4m (使用E39-R1S)	
同轴回归反射型 (带M.S.R.功能) 	0~500mm 使用E39-R1S	
扩散反射型 	100mm 300mm 1m	

对射型 	15m	
回归反射型 (带M.S.R.功能) 	0.1~3m (使用E39-R1S)	
扩散反射型 	100mm 300mm 700mm	

P7 正确

回归反射型 *2. (带M.S.R.功能) 	0.1~4m 使用E39-R1S	电缆式 M12接插件
同轴回归反射型 *2. (带M.S.R.功能) 	0~500mm 使用E39-R1S	电缆式 M12接插件
回归反射型 *2. (带M.S.R.功能) 	0.1~3m 使用E39-R1S	电缆式 M12接插件

P8 正确

### 2. 检测方式

T: 对射型

R: 回归反射型 (带M.S.R.功能)

D: 扩散反射型

P9 正确

### ■ 直视型

型号	检测方式		对射型	回归反射型 (带M.S.R.功能)	同轴回归反射型 (带M.S.R.功能)
	NPN 输出	电缆式	E3F□-TN11 2M	E3F□-RN11 2M	E3F□-RN12 2M
	M12接插件	E3F□-TN21	E3F□-RN21	E3F□-RN22	
PNP 输出	电缆式	E3F□-TP11 2M	E3F□-RP11 2M	E3F□-RP12 2M	
项目	M12接插件	E3F□-TP21	E3F□-RP21	E3F□-RP22	

P11 正确

型号	检测方式		对射型	回归反射型 (带M.S.R.功能)
	NPN 输出	电缆式	E3RA-TN11 2M	<del>E3RA-RN11 2M</del>
M12接插件		E3RA-TN21	E3RA-RN21	
PNP 输出	电缆式	E3RA-TP11 2M	E3RA-RP11 2M	
	M12接插件	E3RA-TP21	E3RA-RP21	

P12 正确

回归反射型 (带M.S.R.功能)  
E3F□-R□1、~~E3RA-R□1~~

P13 正确

回归反射型 (带M.S.R.功能)  
E3F□-R□1、~~E3RA-R□1~~

## CSM\_3G3MX\_3G3RX\_CA\_C\_8\_2

### 3G3RX

P-42页，选型样本关于直流电抗器介绍有错误，22KW或更高功率的所有变频器都没有内置直流电抗器。（此记录更新于2013年9月23日）

错误

目的	编号	名称	型号	说明
改善变频器的输入功率系数	(1)	直流电抗器 交流电抗器	3G3AX-DL□□□□ 3G3AX-AL□□□□	用于改善变频器的输入功率系数。22 kW或更高功率的所有变频器都包含内置直流电抗器。它们对于 18 kW或更低功率的变频器是可选的。对于电源容量很大的应用（600kVA或以上），请安装直流和交流电抗器。

正确

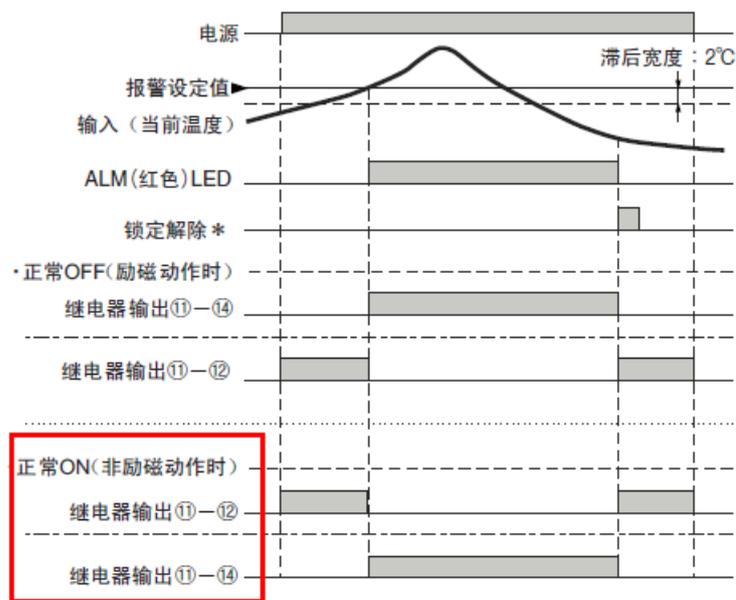
目的	编号	名称	型号	说明
改善变频器的输入功率系数	(1)	直流电抗器 交流电抗器	3G3AX-DL□□□□ 3G3AX-AL□□□□	用于改善变频器的输入功率系数。22kW或更高功率的所有变频器没有内置直流电抗器。它们对于 18 kW或更低功率的变频器是可选的。对于电源容量很大的应用（600kVA或以上），请安装直流和交流电抗器。

# CSM\_K8AB-TH\_CA\_C\_2\_1

## K8AB-TH

P-5 页，动作说明图中下方正常 ON 动作时的图序错误，上面的为继电器输出 11-14，下面的为继电器 11-12（此记录更新于 2013 年 10 月 15 日）

错误



\*可以通过本体输出锁定解除按钮或外部输入 (LATCH\_RST)进行输出锁定解除。

正确



\*可以通过本体输出锁定解除按钮或外部输入 (LATCH\_RST)进行输出锁定解除。

# CSM\_S8JX\_CA\_C\_17\_1

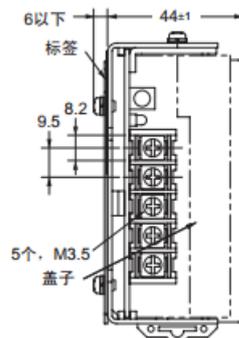
## S8JX

P-29 页，第一幅尺寸图中的第 3 和第 4 行 S8JX-G030 错误，改成 S8JX-G035（此记录更新于 2013 年 11 月 11 日）

错误

### DIN导轨安装型

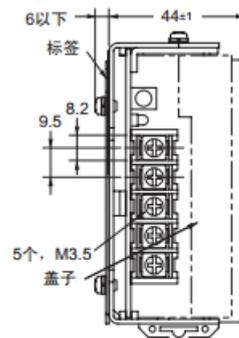
- S8JX-G015□□D (15W)
- S8JX-G015□□CD (15W)
- S8JX-G030□□D (35W)
- S8JX-G030□□CD (35W)



正确

### DIN导轨安装型

- S8JX-G015□□D (15W)
- S8JX-G015□□CD (15W)
- S8JX-G035□□D (35W)
- S8JX-G035□□CD (35W)



# CSM\_E52\_DS\_C\_9\_1

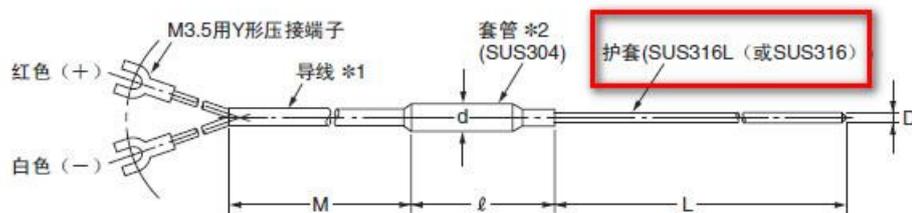
## E52

P-9 页, 尺寸图中护套的材质是错误的, 正确的应该是 ASTM316L (此记录更新于 2013 年 11 月 20 日)

错误:

### ●E52-CA□AY

#### 外形尺寸



#### ※1. 导线

##### (补偿导线)

一般用 (-20~+70℃): 全乙烯外包皮 (7/0.3、0.5SQ、精加工外形2.4×4.1)

耐热用 (0~+150℃): 全玻璃纤维外包皮不锈钢屏蔽层 (7/0.3、0.5SQ、

精加工外形2.8×4.6)

不能在可能会溅到水、液体的地方使用。

导线长度M: 1、2、4、8 (m)

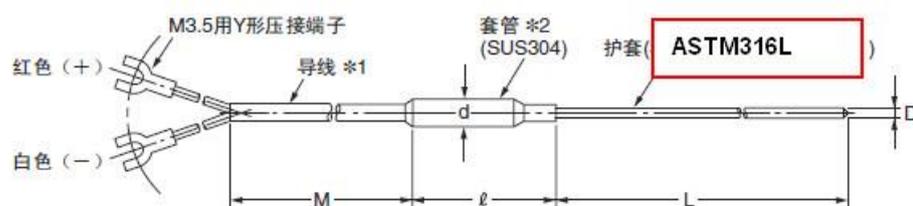
#### ※2. 套管部的温度范围, 一般用=-20~+70℃

耐热用=0~+100℃。

正确:

### ●E52-CA□AY

#### 外形尺寸



#### ※1. 导线

##### (补偿导线)

一般用 (-20~+70℃): 全乙烯外包皮 (7/0.3、0.5SQ、精加工外形2.4×4.1)

耐热用 (0~+150℃): 全玻璃纤维外包皮不锈钢屏蔽层 (7/0.3、0.5SQ、

精加工外形2.8×4.6)

不能在可能会溅到水、液体的地方使用。

导线长度M: 1、2、4、8 (m)

#### ※2. 套管部的温度范围, 一般用=-20~+70℃

耐热用=0~+100℃。

# CSM\_E2FM\_DS\_E\_4\_5

## E2FM

P-4页, E2FM-X\*D1-M1TGJ-/E2FM-X\*D1-M1TGJ-T的插件型号XS2F-D421-G80-F和XS2F-D421-D80-F是错误的。正确的插件型号应该是XS5F-D421-D80-F和XS5F-D421-G80-F

。(此记录更新于 2014 年 1 月 26 日)

**错误:**

Appearance	Cable length	Sensor I/O Connector model number	Applicable Proximity Sensor model number
 Straight	2m	XS2F-D421-DC0-F	E2FM-X□C1-M1 E2FM-X□B1-M1
	5m	XS2F-D421-GC0-F	
 L-shape	2m	XS2F-D422-DC0-F	
	5m	XS2F-D422-GC0-F	
 Smartclick Connector Relay Models (M12)	2m	XS2F-D421-D80-F	E2FM-X□D1-M1TGJ E2FM-X□D1-M1TGJ-T
	5m	XS2F-D421-G80-F	

**正确:**

Appearance	Cable length	Sensor I/O Connector model number	Applicable Proximity Sensor model number
 Straight	2m	XS2F-D421-DC0-F	E2FM-X□C1-M1 E2FM-X□B1-M1
	5m	XS2F-D421-GC0-F	
 L-shape	2m	XS2F-D422-DC0-F	
	5m	XS2F-D422-GC0-F	
 Smartclick Connector Relay Models (M12)	2m	XS5F-D421-D80-F	E2FM-X□D1-M1TGJ E2FM-X□D1-M1TGJ-T
	5m	XS5F-D421-G80-F	

## CSM\_D4GL\_D4GL-SK10-LK\_DS\_E\_5\_2

### D4GL/D4GL

P-5页，D4GL-SK10-LKH包含的操作钥匙型号有误，应该是D4DS-K1。（此记录更新于2014年2月19日）

错误：

Slide Key: 1 (not yet mounted)
D4GL mounting plate: 1
Door Switch special mounting screws: 4
<b>D4DS-K1S</b> (operation key): 1
<b>D4DS-K1S</b> special mounting screws: 2
Lockout keys: 2
Lockout key strap: 1
Caution labels (stickers): 2 sheets (English and Japanese)

正确：

Slide Key: 1 (not yet mounted)
D4GL mounting plate: 1
<b>D4DS-K1</b> special mounting screws: 4
<b>D4DS-K1</b> (operation key): 1
<b>D4DS-K1</b> special mounting screws: 2
Lockout keys: 2
Lockout key strap: 1
Caution labels (stickers): 2 sheets (English and Japanese)

# Cat. No. L126/094-CN5-00

## H3BA-X

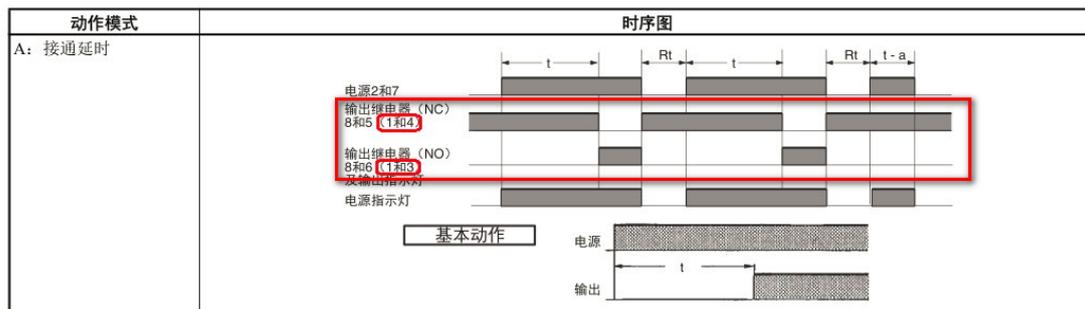
P-48 页，H3BA-X 系列的时序图错误，应该是瞬时 SPDT 和限时 SPDT。（此记录更新于 2014 年 2 月 26 日）

错误：

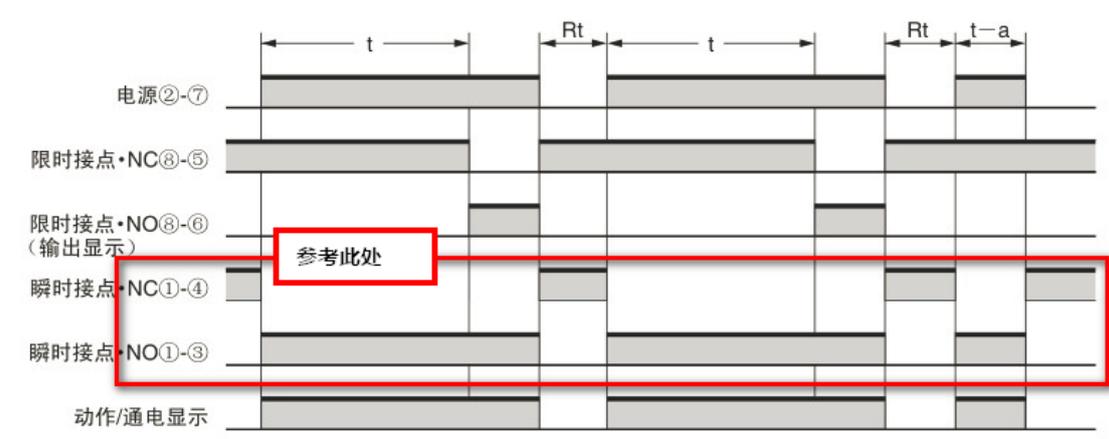
### ■ 时序图

- 注1. 最短电源开启时间（“Rt”）为0.1s。
- 2. 时序图中的字母“t”表示设定时间，“t-a”表示时间短于设定的时间。

#### H3BA-X8H



正确：



# Cat. No. W397-C1-01

P65页，“n=2000+100\*单元”是错误的，应该是“n=2000+10\*单元”。（此记录更新于2014年4月4日）

错误：

操作存储器区域（参考 90 页）

操作储存区域的开始字，n = 2000 + 100 × 单元

字							位	操作
1 轴	2 轴		4 轴					
X 轴	X 轴	Y 轴	X 轴	Y 轴	Z 轴	U 轴		
n	n	n+2	n	n+2	n+4	n+6	00	序列号使能
							01	起动
							02	独立起动
							03	绝对移动
							04	相对移动
							05	中断进给
							06	原点搜索
							07	原点返回
							08	当前位置预置
							09	点动
							10	方向定义
							11	示教
							12	释放禁止 / 复位
							13	偏差计数器复位输出 / 原点调整命令输出
							14	激活 Override
							15	停止
n+1	n+1	n+3	n+1	n+3	n+5	n+7	00 到 07	未被使用
							08	强迫中断
							09 到 11	未被使用
							12	写数据
							13	读数据

正确：

操作存储器区域（参考 90 页）

操作储存区域的开始字，n = 2000 + 10 × 单元

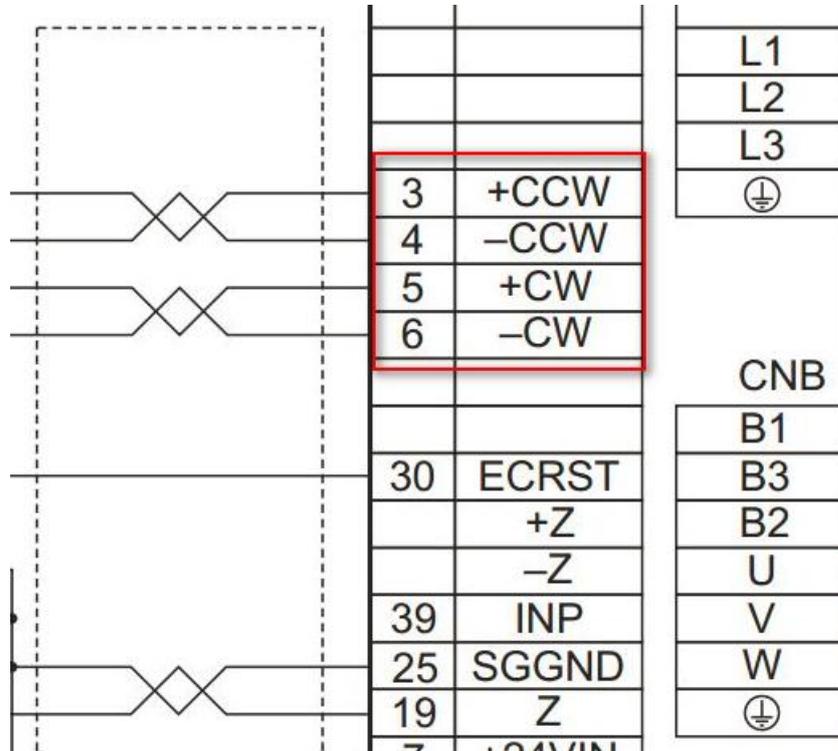
字							位	操作
1 轴	2 轴		4 轴					
X 轴	X 轴	Y 轴	X 轴	Y 轴	Z 轴	U 轴		
n	n	n+2	n	n+2	n+4	n+6	00	序列号使能
							01	起动
							02	独立起动
							03	绝对移动
							04	相对移动
							05	中断进给
							06	原点搜索
							07	原点返回
							08	当前位置预置
							09	点动
							10	方向定义
							11	示教
							12	释放禁止 / 复位
							13	偏差计数器复位输出 / 原点调整命令输出
							14	激活 Override
							15	停止
n+1	n+1	n+3	n+1	n+3	n+5	n+7	00 到 07	未被使用
							08	强迫中断
							09 到 11	未被使用
							12	写数据
							13	读数据

## I584-E1-01

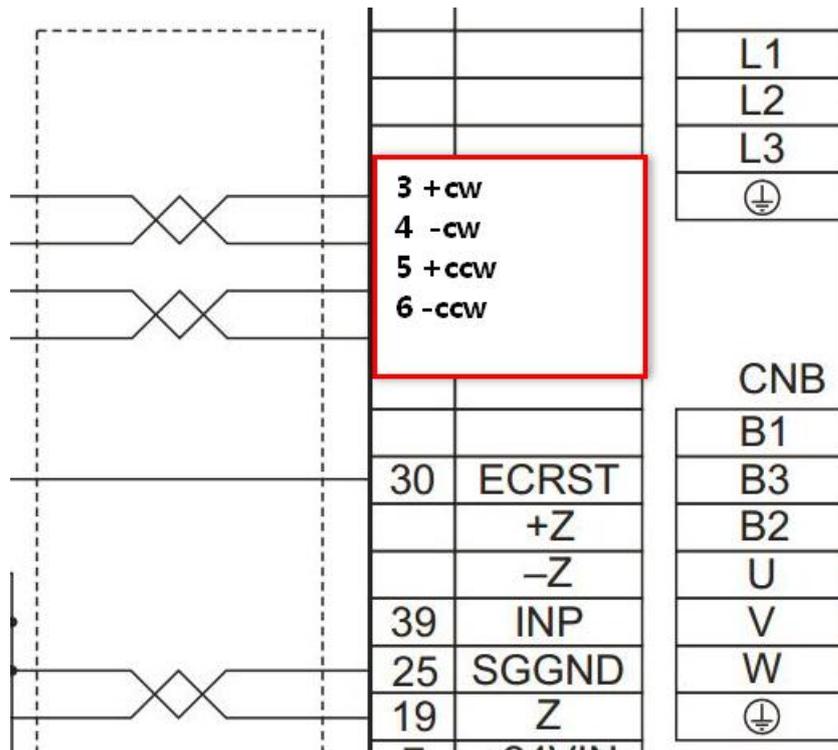
### G5-LITE

A-6页，图中的接线图，3, 4, 5, 6管脚错误。（此记录更新于2014年4月9日）

错误：



正确：



## Cat. No. E423-CN5-02B

### E3FA

P9、P10、P11页，

**错误：**保存温度：-30~70℃、使用温度：-25~55℃

**正确：**保存温度：-40~70℃、使用温度：-25~55℃

（此记录更新于2014年5月26日）

## Cat. No. SCEB-CN5-078B

### E3Z-F

P6页，

**错误：**保存温度：-30~70℃、使用温度：-25~55℃

**正确：**保存温度：-40~70℃、使用温度：-25~55℃

（此记录更新于2014年5月26日）

## I819-CN5-01

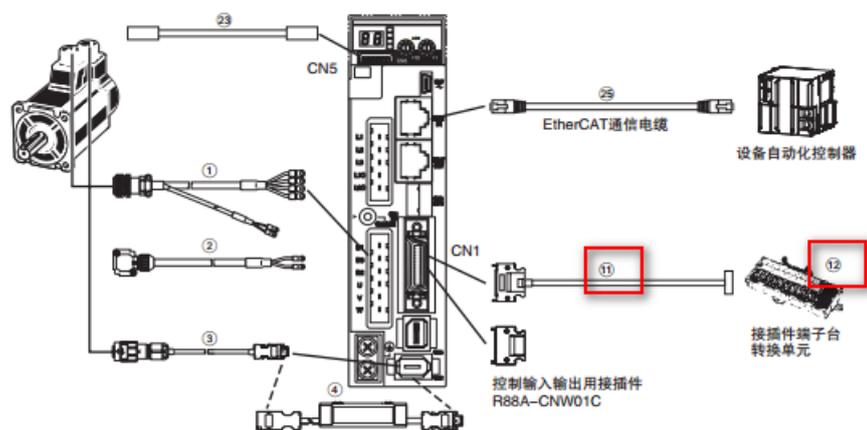
### G5 系列

P79页，（此记录更新于2014年6月23日）

**错误：**

#### 电缆组合

##### ● EtherCAT通信内置型

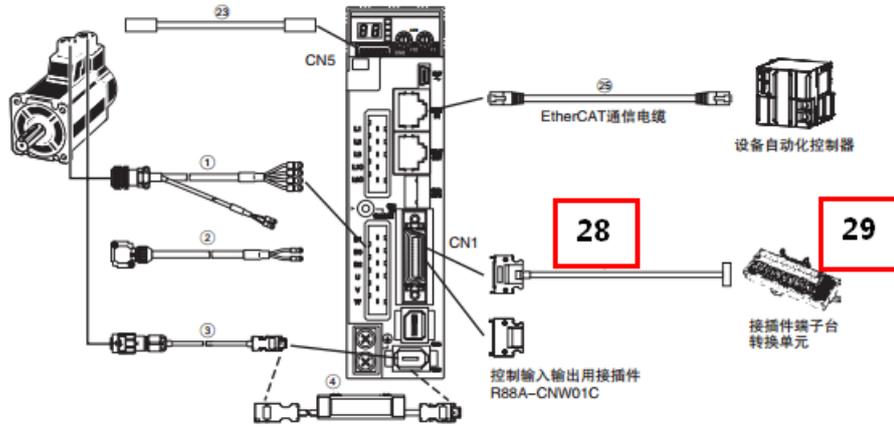


##### ● 通用输入型

**正确：**

## 电缆组合

### ● EtherCAT通信内置型



### ● 通用输入型

对应端子台如下图：

符号	名称	连接对象	型号
28	接插件端子台用 电缆	EtherCAT通信内置型用	XW2Z-□□□J-B34 □内为电缆的长度 1m、2m
29	接插件端子台用 接插件端子条 转换单元	EtherCAT通信内置型用	M3螺纹型 XW2B-20G4 M3.5螺纹型 XW2B-20G5 M3螺纹型 XW2D-20G6

注：电缆长度□□□为1m；100、2m；200。

## SBCE-C-357B

P3-2页, 主电路连接用插件规格 (CNA) 图标中, 注释内容无需参考。(此记录更新于2014年6月30日)

错误:

### R88D-KT20H-Z

主电路连接用接插件规格 (CNA)

符号	名称	功能
L1	主电路电源输入	R88D-KT □ H-Z(2kW): 三相: AC200 ~ 230V(170 ~ 253V) 50/60Hz 注. 单相时, 请连接至 L1 或 L3。
L2		
L3		
L1C	控制电路电源输入	R88D-KT □ H-Z: 单相 AC200 ~ 230V(170 ~ 253V) 50/60Hz
L2C		

正确:

### R88D-KT20H-Z

主电路连接用接插件规格 (CNA)

符号	名称	功能
L1	主电路电源输入	R88D-KT □ H-Z(2kW): 三相: AC200 ~ 230V(170 ~ 253V) 50/60Hz
L2		
L3		
L1C	控制电路电源输入	R88D-KT □ H-Z: 单相 AC200 ~ 230V(170 ~ 253V) 50/60Hz
L2C		

# L126/094-CN5-00

P-3页, (此记录更新于2014年6月30日)

错误:

## ■ 型号列表

控制输出	电源电压	11 引脚型	8 引脚型
接点输出: DPDT (限时输出)	AC110V (50/60Hz)	H3BA-N AC110V	---
	AC220V (50/60Hz)	H3BA-N AC220V	
	DC24V	H3BA-N AC24V	
接点输出: 限时SPDT与可切换SPDT (限时 ↔ 瞬时)	AC110V (50/60Hz)	---	H3BA-N8H AC110V
	AC220V (50/60Hz)		H3BA-N8H AC220V
	DC24V		H3BA-N8H AC24V

正确:

## ■ 型号列表

控制输出	电源电压	11 引脚型	8 引脚型
接点输出: DPDT (限时输出)	AC110V (50/60Hz)	H3BA-N AC110V	---
	AC220V (50/60Hz)	H3BA-N AC220V	
	DC24V	H3BA-N AC24V	
接点输出: 限时SPDT与可切换SPDT (限时 ↔ 瞬时)	AC110V (50/60Hz)	---	H3BA-N8H AC110V
	AC220V (50/60Hz)		H3BA-N8H AC220V
	DC24V		H3BA-N8H AC24V

## ■ 附件 (另售)

应为 DC24V