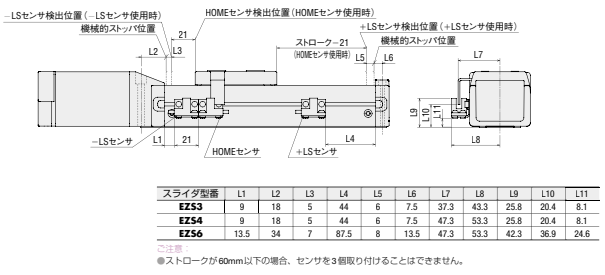
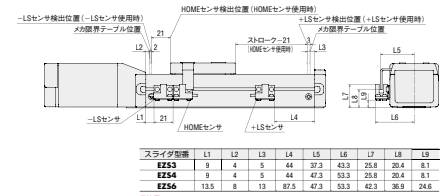
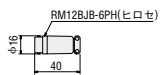


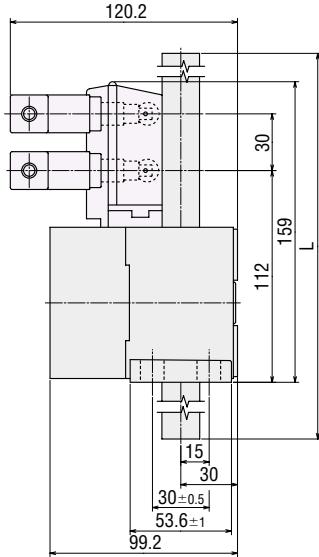
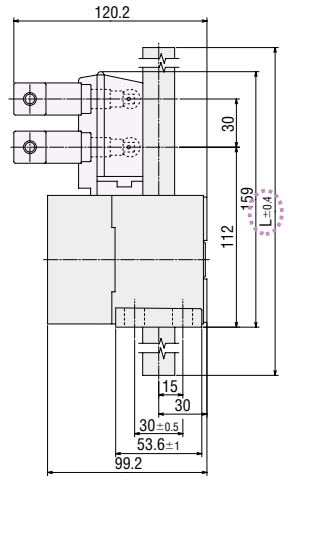
オリエンタルモーター総合カタログ2007/2008の初版(裏表紙右下に2006年9月制作と書かれているもの)の記載内容に以下のような誤りと変更があります。お詫びして訂正いたします。

ページ・訂正箇所	正(変更後)	誤(変更前)
<p>F-37、F-39 ページ [EZS II シリーズ EZS3 DC24V] [EZS II シリーズ EZS3] 単相 100-115V ■スライダ部外形図に共通</p>		
<p>F-37、F-39 ページ [EZS II シリーズ EZS3 DC24V] [EZS II シリーズ EZS3] 単相 100-115V ■スライダ取付参考図に共通</p>		
<p>F-41、F-43 ページ [EZS II シリーズ EZS4 DC24V] [EZS II シリーズ EZS4] 単相 100-115V ■スライダ部外形図に共通</p>		
<p>F-41、F-43 ページ [EZS II シリーズ EZS4 DC24V] [EZS II シリーズ EZS4] 単相 100-115V ■スライダ取付参考図に共通</p>		
<p>F-45、F-47 ページ [EZS II シリーズ EZS6 DC24V] [EZS II シリーズ EZS6] 単相 100-115V ■スライダ部外形図に共通</p>		
<p>F-45、F-47 ページ [EZS II シリーズ EZS6 DC24V] [EZS II シリーズ EZS6] 単相 100-115V ■スライダ取付参考図に共通</p>		

オリエンタルモーター総合カタログ2007/2008の初版(裏表紙右下に2006年9月制作と書かれているもの)の記載内容に以下のような誤りと変更があります。お詫びして訂正いたします。

ページ・訂正箇所	正(変更後)	誤(変更前)																																																																																																
<p>F-94 ページ 【EZSⅡ、SPFⅡ、SPRⅡ、SPV シリーズコントローラ】</p> <p>F-244 ページ 【PWAⅡシリーズコントローラ】 ■コントローラ部仕様 ●コントローラモードの「保護機能」 ●ドライバモードの「保護機能」に共通</p>	<p>位置偏差過大、過電流保護、過電圧保護、過熱保護、過負荷、センサエラー、速度超過、不揮発メモリエラー</p>	<p>位置偏差過大、過電流保護、過電圧保護、過熱保護、過負荷、モーター過熱保護、センサエラー、速度超過、不揮発メモリエラー</p>																																																																																																
<p>F-97 ページ 【EZSⅡ、SPFⅡ、SPRⅡ、SPV シリーズコントローラ】</p> <p>F-247 ページ 【PWAⅡシリーズコントローラ】 ●ドライバモードに共通</p>	<p>「HOME/PRESET」に※を付けて、表下に注記を追加。</p> <p>●ドライバモード</p> <table border="1" data-bbox="400 674 1007 1126"> <thead> <tr> <th>表示</th> <th>入出力</th> <th>端子番号</th> <th>端子名</th> <th>機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="3">入力</td> <td rowspan="3"></td> <td>18</td> <td>IN-COM1</td> <td>入力信号用電源</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>GND</td> <td>入出力信号用電源</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td>OUT-COM</td> <td>出力信号用電源</td> </tr> <tr> <td rowspan="13">入力</td> <td rowspan="13"></td> <td>9</td> <td>FREE</td> <td>モーターの出力電流を遮断</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>C.OFF</td> <td>モーターの出力電流を遮断</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>HOME/PRESET※</td> <td>HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット</td> </tr> <tr> <td>30</td> <td>REQ</td> <td>現在位置出力を要求</td> </tr> <tr> <td>31</td> <td>FP+</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>32</td> <td>FP-</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>33</td> <td>P24-FP</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>34</td> <td>RP+</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> <tr> <td>35</td> <td>RP-</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> <tr> <td>36</td> <td>P24-RP</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> </tbody> </table> <p>※ドライバモードのHOME/PRESET切替やパラメータ変更の場合には、ティーチングペンダント(EZT1)またはデータ編集ソフト(EZED2)が必要になります。</p>	表示	入出力	端子番号	端子名	機能	入力		18	IN-COM1	入力信号用電源	19	GND	入出力信号用電源	20	OUT-COM	出力信号用電源	入力		9	FREE	モーターの出力電流を遮断	10	C.OFF	モーターの出力電流を遮断	17	HOME/PRESET※	HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット	30	REQ	現在位置出力を要求	31	FP+	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	32	FP-	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	33	P24-FP	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	34	RP+	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)	35	RP-	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)	36	P24-RP	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)	<p>●ドライバモード</p> <table border="1" data-bbox="1043 663 1490 999"> <thead> <tr> <th>表示</th> <th>入出力</th> <th>端子番号</th> <th>端子名</th> <th>機能</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="3">入力</td> <td rowspan="3"></td> <td>18</td> <td>IN-COM1</td> <td>入力信号用電源</td> </tr> <tr> <td>19</td> <td>GND</td> <td>入出力信号用電源</td> </tr> <tr> <td>20</td> <td>OUT-COM</td> <td>出力信号用電源</td> </tr> <tr> <td rowspan="10">入力</td> <td rowspan="10"></td> <td>9</td> <td>FREE</td> <td>モーターの出力電流を遮断</td> </tr> <tr> <td>10</td> <td>C.OFF</td> <td>モーターの出力電流を遮断</td> </tr> <tr> <td>17</td> <td>HOME/PRESET</td> <td>HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット</td> </tr> <tr> <td>30</td> <td>REQ</td> <td>現在位置出力を要求</td> </tr> <tr> <td>31</td> <td>FP+</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>32</td> <td>FP-</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>33</td> <td>P24-FP</td> <td>FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)</td> </tr> <tr> <td>34</td> <td>RP+</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> <tr> <td>35</td> <td>RP-</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> <tr> <td>36</td> <td>P24-RP</td> <td>RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)</td> </tr> </tbody> </table>	表示	入出力	端子番号	端子名	機能	入力		18	IN-COM1	入力信号用電源	19	GND	入出力信号用電源	20	OUT-COM	出力信号用電源	入力		9	FREE	モーターの出力電流を遮断	10	C.OFF	モーターの出力電流を遮断	17	HOME/PRESET	HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット	30	REQ	現在位置出力を要求	31	FP+	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	32	FP-	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	33	P24-FP	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)	34	RP+	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)	35	RP-	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)	36	P24-RP	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)
表示	入出力	端子番号	端子名	機能																																																																																														
入力		18	IN-COM1	入力信号用電源																																																																																														
		19	GND	入出力信号用電源																																																																																														
		20	OUT-COM	出力信号用電源																																																																																														
入力		9	FREE	モーターの出力電流を遮断																																																																																														
		10	C.OFF	モーターの出力電流を遮断																																																																																														
		17	HOME/PRESET※	HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット																																																																																														
		30	REQ	現在位置出力を要求																																																																																														
		31	FP+	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		32	FP-	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		33	P24-FP	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		34	RP+	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
		35	RP-	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
		36	P24-RP	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
		表示	入出力	端子番号	端子名	機能																																																																																												
		入力		18	IN-COM1	入力信号用電源																																																																																												
				19	GND	入出力信号用電源																																																																																												
20	OUT-COM			出力信号用電源																																																																																														
入力		9	FREE	モーターの出力電流を遮断																																																																																														
		10	C.OFF	モーターの出力電流を遮断																																																																																														
		17	HOME/PRESET	HOME：原点復帰運転を開始 PRESET：現在位置をプリセット																																																																																														
		30	REQ	現在位置出力を要求																																																																																														
		31	FP+	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		32	FP-	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		33	P24-FP	FP：+座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは動作指令パルス入力)																																																																																														
		34	RP+	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
		35	RP-	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
		36	P24-RP	RP：-座標側動作指令パルス入力 (1パルス入力方式のときは移動方向入力)																																																																																														
<p>F-141 ページ 【EZ limo EZHS シリーズ CC-Link 対応】 ■仕様 ●CC-Link 通信部の占有局数</p>	<p>「●CC-Link 通信部」表の下の注記を以下に変更。 ※2局まで対応したデータ転送タイプもあります。詳しくはお問い合わせください。</p>	<p>「●CC-Link 通信部」表の下に以下の注記。 ※4局まで対応したデータ転送タイプもあります。詳しくはお問い合わせください。</p>																																																																																																
<p>F-149 ページ 電動スライダ オプション ■センサセット(適用製品：EZSⅡシリーズ) ●センサ推奨取付位置参考図</p>	 <table border="1" data-bbox="555 1570 1002 1630"> <thead> <tr> <th>スライダ型番</th> <th>L1</th> <th>L2</th> <th>L3</th> <th>L4</th> <th>L5</th> <th>L6</th> <th>L7</th> <th>L8</th> <th>L9</th> <th>L10</th> <th>L11</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>EZS3</td> <td>9</td> <td>18</td> <td>5</td> <td>44</td> <td>6</td> <td>7.5</td> <td>37.3</td> <td>43.3</td> <td>25.8</td> <td>20.4</td> <td>8.1</td> </tr> <tr> <td>EZS4</td> <td>9</td> <td>18</td> <td>5</td> <td>44</td> <td>6</td> <td>7.5</td> <td>47.3</td> <td>53.3</td> <td>25.8</td> <td>20.4</td> <td>8.1</td> </tr> <tr> <td>EZS6</td> <td>13.5</td> <td>34</td> <td>7</td> <td>87.5</td> <td>8</td> <td>13.5</td> <td>47.3</td> <td>53.3</td> <td>42.3</td> <td>36.9</td> <td>24.6</td> </tr> </tbody> </table> <p>注：ストロークが60mm以下の場合、センサを3個取り付けることはできません。</p>	スライダ型番	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11	EZS3	9	18	5	44	6	7.5	37.3	43.3	25.8	20.4	8.1	EZS4	9	18	5	44	6	7.5	47.3	53.3	25.8	20.4	8.1	EZS6	13.5	34	7	87.5	8	13.5	47.3	53.3	42.3	36.9	24.6	 <table border="1" data-bbox="1182 1536 1481 1585"> <thead> <tr> <th>スライダ型番</th> <th>L1</th> <th>L2</th> <th>L3</th> <th>L4</th> <th>L5</th> <th>L6</th> <th>L7</th> <th>L8</th> <th>L9</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>EZS3</td> <td>9</td> <td>18</td> <td>5</td> <td>44</td> <td>6</td> <td>7.5</td> <td>37.3</td> <td>43.3</td> <td>25.8</td> </tr> <tr> <td>EZS4</td> <td>9</td> <td>18</td> <td>5</td> <td>44</td> <td>6</td> <td>7.5</td> <td>47.3</td> <td>53.3</td> <td>25.8</td> </tr> <tr> <td>EZS6</td> <td>13.5</td> <td>34</td> <td>7</td> <td>87.5</td> <td>8</td> <td>13.5</td> <td>47.3</td> <td>53.3</td> <td>42.3</td> </tr> </tbody> </table> <p>注：ストロークが60mm以下の場合、センサを3個取り付けることはできません。</p>	スライダ型番	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	EZS3	9	18	5	44	6	7.5	37.3	43.3	25.8	EZS4	9	18	5	44	6	7.5	47.3	53.3	25.8	EZS6	13.5	34	7	87.5	8	13.5	47.3	53.3	42.3								
スライダ型番	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9	L10	L11																																																																																							
EZS3	9	18	5	44	6	7.5	37.3	43.3	25.8	20.4	8.1																																																																																							
EZS4	9	18	5	44	6	7.5	47.3	53.3	25.8	20.4	8.1																																																																																							
EZS6	13.5	34	7	87.5	8	13.5	47.3	53.3	42.3	36.9	24.6																																																																																							
スライダ型番	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9																																																																																									
EZS3	9	18	5	44	6	7.5	37.3	43.3	25.8																																																																																									
EZS4	9	18	5	44	6	7.5	47.3	53.3	25.8																																																																																									
EZS6	13.5	34	7	87.5	8	13.5	47.3	53.3	42.3																																																																																									
<p>F-162 ページ 電動スライダ オプション ■ケーブルセット ◇センサ延長ケーブル</p>	<p>●付属コネクタ 削除</p>	<p>●付属コネクタ</p> 																																																																																																
<p>F-326 ページ 【LAS シリーズ】 ■位置決め距離-位置決め時間</p>	<p>起動速度について ●起動速度は、1mm/s以下でご使用ください。</p>	<p>起動速度について ●起動速度は、10mm/s以下でご使用ください。</p>																																																																																																
<p>F-328 ~ F-330 ページ 【LAS シリーズ】 ■外形図</p>	<p>外形図の上にあるタイトルを以下に変更。 LAS2F タイプ LAS2B タイプ LAS4F タイプ LAS4B タイプ</p>	<p>外形図の上にあるタイトルが以下で記載。 LAM2F タイプ LAM2B タイプ LAM4F タイプ LAM4B タイプ</p>																																																																																																

オリエンタルモーター総合カタログ2007/2008の初版(裏表紙右下に2006年9月制作と書かれているもの)の記載内容に以下のような誤りと変更があります。お詫びして訂正いたします。

ページ・訂正箇所	正 (変更後)	誤 (変更前)																																																																		
<p>F-331 ページ [LAS シリーズ]</p> <p>F-419、F-420 ページ [DG シリーズ ◇パルス列入力ユニット] [DG シリーズ ◇位置決め機能内蔵ユニット] ■外形図 ●ドライバ部 ●付属品 制御入出力用コネクタに共通</p>	<p>制御入出力用コネクタ ケース : 54331-1361 (MOLEX)</p>	<p>制御入出力用コネクタ ケース : 54331-0361 (MOLEX)</p>																																																																		
<p>F-351 ページ [LS リニアヘッド] ■外形図 ●リニアヘッド部</p>	<p>●リニアヘッド部</p> <table border="1" data-bbox="384 613 826 987"> <thead> <tr> <th>品名</th> <th>有効ストローク mm</th> <th>ラック全長 L mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>4LSF(B)□-1</td><td>95</td><td>243.5±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-2</td><td>195</td><td>341.6±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-3</td><td>295</td><td>443.7±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-4</td><td>395</td><td>541.9±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-5</td><td>495</td><td>640.1±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-6</td><td>595</td><td>742.2±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-7</td><td>695</td><td>840.4±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-8</td><td>795</td><td>942.5±0.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-9</td><td>895</td><td>1040.7±0.8</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-10</td><td>995</td><td>1142.8±0.8</td></tr> </tbody> </table> <p>◇4LSF タイプ</p>  <p>●4LSB タイプも同様の箇所が修正対象となります。</p>	品名	有効ストローク mm	ラック全長 L mm	4LSF(B)□-1	95	243.5±0.4	4LSF(B)□-2	195	341.6±0.4	4LSF(B)□-3	295	443.7±0.4	4LSF(B)□-4	395	541.9±0.4	4LSF(B)□-5	495	640.1±0.4	4LSF(B)□-6	595	742.2±0.4	4LSF(B)□-7	695	840.4±0.4	4LSF(B)□-8	795	942.5±0.4	4LSF(B)□-9	895	1040.7±0.8	4LSF(B)□-10	995	1142.8±0.8	<p>●リニアヘッド部</p> <table border="1" data-bbox="1027 613 1469 987"> <thead> <tr> <th>品名</th> <th>有効ストローク mm</th> <th>ラック全長 L mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>4LSF(B)□-1</td><td>95</td><td>243.5</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-2</td><td>195</td><td>341.6</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-3</td><td>295</td><td>443.7</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-4</td><td>395</td><td>541.9</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-5</td><td>495</td><td>640.1</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-6</td><td>595</td><td>742.2</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-7</td><td>695</td><td>840.4</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-8</td><td>795</td><td>942.5</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-9</td><td>895</td><td>1040.7</td></tr> <tr><td>4LSF(B)□-10</td><td>995</td><td>1142.8</td></tr> </tbody> </table> <p>◇4LSF タイプ</p>  <p>●4LSB タイプも同様の箇所が修正対象となります。</p>	品名	有効ストローク mm	ラック全長 L mm	4LSF(B)□-1	95	243.5	4LSF(B)□-2	195	341.6	4LSF(B)□-3	295	443.7	4LSF(B)□-4	395	541.9	4LSF(B)□-5	495	640.1	4LSF(B)□-6	595	742.2	4LSF(B)□-7	695	840.4	4LSF(B)□-8	795	942.5	4LSF(B)□-9	895	1040.7	4LSF(B)□-10	995	1142.8
品名	有効ストローク mm	ラック全長 L mm																																																																		
4LSF(B)□-1	95	243.5±0.4																																																																		
4LSF(B)□-2	195	341.6±0.4																																																																		
4LSF(B)□-3	295	443.7±0.4																																																																		
4LSF(B)□-4	395	541.9±0.4																																																																		
4LSF(B)□-5	495	640.1±0.4																																																																		
4LSF(B)□-6	595	742.2±0.4																																																																		
4LSF(B)□-7	695	840.4±0.4																																																																		
4LSF(B)□-8	795	942.5±0.4																																																																		
4LSF(B)□-9	895	1040.7±0.8																																																																		
4LSF(B)□-10	995	1142.8±0.8																																																																		
品名	有効ストローク mm	ラック全長 L mm																																																																		
4LSF(B)□-1	95	243.5																																																																		
4LSF(B)□-2	195	341.6																																																																		
4LSF(B)□-3	295	443.7																																																																		
4LSF(B)□-4	395	541.9																																																																		
4LSF(B)□-5	495	640.1																																																																		
4LSF(B)□-6	595	742.2																																																																		
4LSF(B)□-7	695	840.4																																																																		
4LSF(B)□-8	795	942.5																																																																		
4LSF(B)□-9	895	1040.7																																																																		
4LSF(B)□-10	995	1142.8																																																																		
<p>F-362 ページ [LH リニアヘッド] ■各種モーターと組み合わせた特特性例 ●電磁ブレーキ付モーター</p>	<p>表中の「最大可搬質量」 4LF (B) 20N-□ 60Hz 58kg 4LF (B) 45N-□ 60Hz 31kg</p>	<p>表中の「最大可搬質量」 4LF (B) 20N-□ 60Hz 62kg 4LF (B) 45N-□ 60Hz 33kg</p>																																																																		
<p>F-420 ページ [DG シリーズ ◇位置決め機能内蔵ユニット] ■外形図 ●ドライバ部 ●付属品 センサ入力用コネクタ</p>	<p>センサ入力用コネクタ ケース : 54331-1201 (MOLEX)</p>	<p>センサ入力用コネクタ ケース : 54331-0201 (MOLEX)</p>																																																																		