# CJ1W-NC□□4

CSM CJ1W-NC 4 DS TW 8 9

## 更加快速、透過同步系統達到 運動控制器領域

- 備有2軸、4軸模組、開路集極輸出型/差動輸出型。
  CJ1W-NC214/NC414型為開路集極輸出型、
  CJ1W-NC234/NC434型為差動輸出型。
- 2軸、4軸控制 伺服馬達、脈衝馬達之外,亦支援線性馬達、 DD馬達的高速/高解析度定位。





CJ1W-NC234

**CJ1W-NC434** 

### 特點

#### 透過高速化來提升設備生產力

- 實現脈衝輸出啟動時間的高速化。針對可程式控制器所下的指令,最小可於0.1ms以內啟動。(舊款機型為2ms;相關條件等詳細說明請參閱使用手冊。)
- · 支援線性馬達、DD馬達,脈衝輸出為最大4Mpps輸出。高解析度、高速定位兼備。

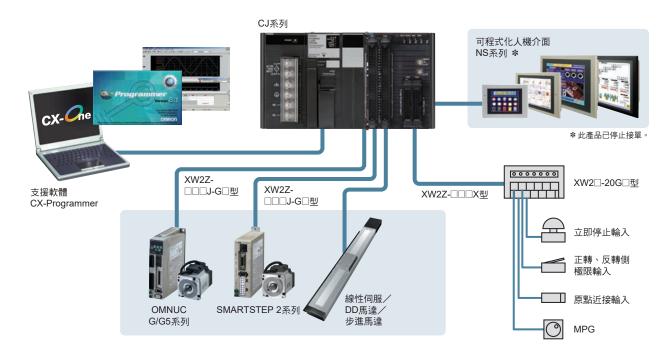
#### 透過高功能化來提升設備的附加價值

- ・透過高速總線實現CPU與位置控制模組之間的同步系統。最多可實施5模組之間 (最多20軸)的同步控制。
- ·內建高速計數器功能,可單獨透過位置控制模組建構監控馬達現在值的定位設備。 支援G/G5系列的ABS編碼器,可建構絕對值系統。\*
  - 無須電源中斷後的原點復歸處理,幫助提升設備的生產力。
- ·支援直接運轉及記憶體運轉。記憶體運轉資料為每一Task搭載最多500個(序列資料)。 透過序列資料的結束模式可選擇「單獨定位」「自動定位」「連續定位」等三種模式,另外還搭載重複指令、JUMP指令等,支援繁雜 的運動控制。
- ·除了直線補間控制之外,還搭載了圓弧補間控制、索引表控制、饋線控制、MPG功能等,以位置控制模組實現運動模組的功能。
- 透過教導、超載、齒輪背隙補償、區域設定、S形加減速等豐富的功能,實現簡單定位控制。

#### 協助減少整體總成本

- ·以 CX-Programmer 整合支援工具的功能。透過與 CX-Programmer 所搭載的功能( 如資料追蹤功能)連動,幫助提升設計、除錯、啟動、維護等各階段的作業效率。
- ·差動輸出型會在內部產生差動驅動用DC5V電源。與開路集極輸出型相同,可單獨以DC24V供給控制外部電源。
- 備有位置控制模組所搭載的各功能FBL (功能方塊庫)。幫助減少製作階梯圖的工時。
  透過FBL即可簡單建構出使用電子凸輪的同步應用程式。
- \*使用減速機時,無法使用ABS編碼器。

### 系統構成圖



### 種類

- **國外規格** ・詳細符號如下:
  - U:UL、U1:UL(已取得Class I Div 2危險場所認證)、C:CSA、UC:cULus、UC1:cULus(已取得Class I Div 2危險場所認證)、CU:cUL、N:NK、L:Lloyd's Register、 CE:EC指令。
- 有關使用條件,請向本公司洽詢。

#### ■模組

模組類別	產品名稱	規格		消耗電流 佔用號機數		充(A)	型號	國外規格
1美州丘犬只刀!		控制輸出介面	軸數	אפי אורווער כדיו בוו	5V系列	24V系列	空弧	国場プトスルイ合
CJ1高功能 I/O模組 (高速型)		「1 注意」 (大学 1 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日 日	數功能 2軸	- 2號機份	0.27 —	CJ1W-NC214		
	位置控制模組		4軸	4軸	0.31	_	CJ1W-NC414	UC1 · CE
	( <b>高速型</b> ) 内建脈衝計數功能	つ品を接び	0.27		CJ1W-NC234	OCTVOL		
		4軸	4軸 2號機份	0.31	_	CJ1W-NC434		

註. 本模組不適用於機械自動化控制器NJ系列。

#### ■支援工具

產品名稱	規格	型號	國外規格		
<b>连</b> 吅		授權數	媒體	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	四アの行
FA整合工具套件 CX-One Ver.4.□	CX-One整合工具套件是針對OMRON所生產的PLC、元件等的支援軟體。	單一授權版	DVD	CXONE-AL01D-V4	_
	CX-One Ver.4.□包含CX-Programmer Ver.9.□等軟體。	-1-			

註. 詳情請參閱本公司網站 (http://www.omron.com.tw)的「CX-One Ver4. 型錄(SBCZ-063)」。 \*CX-One亦備有多重授權版 (3、10、30、50套授權)和僅包含DVD光碟之產品。

### ■連接纜線

適用模組		適用驅動器		±4.44.		wink		
規格	適用型號	商品名稱	適用型號	軸數	纜線長度	型號		
		OMNUC G / G5	R88D-GT/-KT		1m	XW2Z-100J-G13		
		OWINGC G/ G5	ROOD-GI/-KI	1軸	3m	XW2Z-300J-G13		
		Smart Step 2	R7D-BP	1 早田	1m	XW2Z-100J-G16		
路集極輸出型	CJ1W-NC□14	Smart Step 2	K/D-BF		3m	XW2Z-300J-G16		
好果恒輔口空	0011111101114	OMNUC G/G5	R88D-GT/-KT		1m	XW2Z-100J-G5		
		OWNOC G/ G3	100D-G1/ -K1	2軸	3m	XW2Z-300J-G5		
		Smart Step 2	R7D-BP	D7D DD	P7D RD	∠甲丗	1m	XW2Z-100J-G8
		Smart step 2		3m	XW2Z-300J-G8			
		OMNUC G/G5 R88D-GT/-KT			1m	XW2Z-100J-G9		
			R88D-GT/-KT		5m	XW2Z-500J-G9		
				1軸	10m	XW2Z-10MJ-G9		
				甲田	1m	XW2Z-100J-G12		
		Smart Step 2	R7D-BP		5m	XW2Z-500J-G12		
動輸出型	CJ1W-NC□34				10m	XW2Z-10MJ-G12		
助棚山土	301111132304				1m	XW2Z-100J-G1		
		OMNUC G/G5	R88D-GT/-KT		5m	XW2Z-500J-G1		
				2軸	10m	XW2Z-10MJ-G1		
			Smart Step 2 R7D-BP	∠甲□	1m	XW2Z-100J-G4		
		Smart Step 2			5m	XW2Z-500J-G4		
					10m	XW2Z-10MJ-G4		

### ■外部訊號連接機器

### 連接外部訊號用端子台轉換模組/連接纜線

*	產品名稱		規格		
连吅位件			纜線長度	型號	
			0.5m	XW2Z-C50X	
	連接纜線	正常接線	1.0m	XW2Z-100X	
			2.0m	XW2Z-200X	
端子台連接用			3.0m	XW2Z-300X	
- III 3 II ALIA 113			5.0m	XW2Z-500X	
			10.0m	XW2Z-010X	
	接頭端子台 轉換模組	20 PIN M3螺絲端子台型		XW2D-20G6	

### 伺服驅動器連接接頭

名稱	規格	型號
接頭插座	MIL型插頭壓接插座接頭用 電線AWG24用(50極)	XG5M-5032-N
接頭外蓋	MIL型插頭壓接插座接頭用 (50極)	XG5S-5022

#### 附散線壓著端子纜線 (20極)

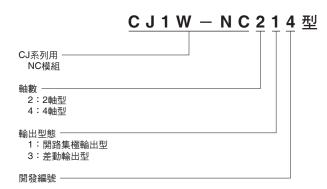
纜線長度	型號
1.0m	XW2Z-100F
1.5m	XW2Z-150F
2.0m	XW2Z-200F
3.0m	XW2Z-300F
5.0m	XW2Z-500F
10.0m	XW2Z-010F
15.0m	XW2Z-15MF
20.0m	XW2Z-20MF

### ■附屬品

無

### 位置控制模組的型號

型號可看出軸數、輸出型態。



### 可安裝之設備

可安裝CJ系列位置控制模組(高速型)的設備如下所示。

型號	NJ3	系統	CJ系統 (CJ1、CJ2)		CJ系統 (CJ1、CJ2)		CP1H系統	NSJ系	<b>※統*</b>
至如	CPU裝置	增設裝置	CPU設備	增設設備	CP1H本體	NSJ本體	增設設備		
CJ1W-NC214/234/414/434	不	可	5台	5台 (每台增設設備)	不可	不可	5台		

註. 每台NC模組視為2台構成模組,應滿足下列公式: 本模組之安裝台數 × 2 + 其他模組的安裝台數 ≤ 10 舉例來說,單一設備中裝設5台本模組時,便無法裝設其他模組。

\* 此產品已停止接單。

### 模組版本與CX-Programmer列表

模組版本與CX-Programmer版本的列表如下:

#### 模組版本和支援軟體

			所需支援	軟體	
模組型號名稱	使用功能		CX-Programmer		編程器
		Ver.7.1以下	Ver.8.0	Ver.8.1以上	柳柳生石市
CJ1W-NC□□4 模組Ver.1.0	模組Ver.1.0的功能	×	×	0	- *

<sup>\*</sup>無法使用編程器。

### 功能方塊庫(FBL)功能一覽表

備有功能FBL與應用FBL。FBL可至Omron IAB web下載。

### 功能FBL(功能方塊庫)

1	絕對位移指令	14	手動脈衝
2	無限軸絕對位移指令	15	狀態讀取
3	相對位移指令	16	參數讀取
4	速度控制	17	錯誤讀取
5	原點復歸	18	現在位置讀取
6	高速原點復歸	19	現在位置閂鎖
7	減速停止	20	參數寫入
8	運轉指令	21	參數保存
9	錯誤復歸	22	教導
10	偏差計數器復歸	23	預設現在位置
11	程式運轉	24	超載設定
12	中斷進給	25	扭力限制
13	JOG/寸動動作	26	絕對值編碼器偏差設定

#### 應用FBL(應用功能方塊庫)

1	電子凸輪	4	追蹤同步
2	電子驅動軸	5	連接動作
3	虚擬脈衝		

### 規格

### ■一般規格

担权存口	型號				
規格項目	CJ1W-NC214/234	CJ1W-NC414/434			
電源電壓	DC5V (模組本體)				
电脉 电盘	DC24V(外部供給電源)				
容許電源電壓變動範圍	DC21.6~26.4V (外部供給電源)				
內部消耗電流	DC5V 270mA以下	DC5V 310mA以下			
外部供給電源的消耗電流	DC24V NC214 13mA以下 NC234 44mA以下	DC24V NC414 26mA以下 NC434 90mA以下			
外觀尺寸	90 (H) ×51 (W) ×65 (D)	90 (H) ×62 (W) ×65 (D)			
重量	170g以下	220g以下			
使用環境溫度	0~55°C				
安裝位置	CJ系列CPU設備或CJ系列增設設備				
每台設備所能安裝之最多台數	5台				
每台CJ系統所能安裝之最多台數	20台(連接最多3台的增設設備時)				
佔用號機	佔用2號機				
適用標準	符合cULus、EC指令				

上述型號以外,則以CJ系列的一般規格為準。

### ■性能規格

4016	-ED		型號				
規格	項目	CJ1W-NC214/234	CJ1W-NC414/434				
適用PLC		CJ系列	CJ系列				
輸出輸入佔用數	通道數	18CH *					
控制對象驅動器		脈衝列輸入型伺服驅動器、 或步進馬達驅動器 NC214/414為開路集極輸出型 NC234/434為差動輸出型	或步進馬達驅動器 NC214/414為開路集極輸出型				
脈衝輸出方式		相位差脈衝輸出、正方向/負方向脈衝輸出	出、脈衝+方向輸出				
控制    控制    控制軸數		透過脈衝列輸出進行開放式迴路控制					
		2軸	4軸				
空制單位		脈衝、mm、inch、degree					
定位功能		記憶體運轉、直接運轉					
	單獨動作	單獨2軸	單獨4軸				
	直線補間	最多2軸	最多4軸				
	圓弧補間	最多2軸	最多2軸				
	速度控制	單獨2軸	單獨4軸				
	中斷進給	單獨2軸	單獨4軸				
位置指令	資料	-2147483648~+2147483647					
☑ 直拍で	資料數	500個/Task(4 Task/模組)	500個/Task(4 Task/模組)				
速度指令	資料	位置控制時: 1~2147483647 速度控制時: -2147483648~214748364 但輸出頻率的上限會分別受限於最大速率4	位置控制時:1~2147483647 速度控制時:-2147483648~2147483647 但輸出頻率的上限會分別受限於最大速率4Mpps (NC234/434)、500kpps (NC214/414)				
	資料數	500個/Task					
·····································	資料	0~250000ms					
加速/減速時間	資料數	500個/Task					
	超載	0.01~500.00% (可按各軸分別設定)					
功能	軟體極限	-2147483647~2147483646指令單位 (可按各軸分別設定)					
	齒輪背隙補償	0~50000指令模組(可按各軸分別設定)					
	輸入CH數	1CH (可切換為各控制軸用)					
MPG/外部編碼器計數器輸入	輸入介面	光耦合器 (Photo coupler) 輸入					
	最高應答頻率	500kHz					
	輸入CH數	4CH (1CH/軸)					
反饋脈衝計數器輸入	輸入介面	差動接收端輸入					
CONTRACT IN HIS SAN HH T型/へ	最高應答頻率	NC234/434為4MHz (基於相位差4倍增1M NC214/414為500kHz基於相位差4倍增125					

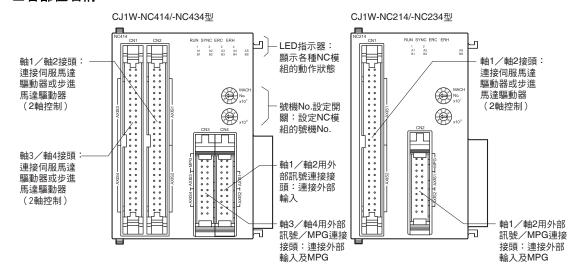
st高功能I/O模組繼電器佔用的通道數。除此之外對應所使用之軸數、功能,佔用最大144CH的區域。

### ■功能規格

功能項目			內容		
控制功能		絕對位移	   由階梯圖程式直接指定絕對/相對目標位置、目標速度,並進行定位。		
		相對位移	古语物画性式且按指定视到/伯到日标位置、日标还/支,业选门 定位。 		
		速度控制	由階梯圖程式直接指定目標速度,並進行速度傳送。		
	單軸控制	中斷進給	絕對位移、相對位移、速度控制中,透過由外部造成的中斷輸入,傳送一定量並進行定位。		
		旋轉軸控制	可操作最適合控制饋線或索引表的旋轉軸。不只可進行正/負方向定位,亦可指定捷徑動作。		
		變更目標位置/ 目標速度	在絕對位移、相對位移、速度控制中變更目標位置或目標速度。		
	多軸控制	直線補間	從各軸動作起始位置到目標位置為止,可透過直線軌跡連結同步動作開始/結束。可連結最多4軸的直線 補間。		
		圓弧補間	透過結合任意2軸,以描繪圓弧軌跡的方式控制各軸。 作為圓弧指定,可使用「指定目標位置與中心點」、「指定目標位置與半徑及方向」、「目標位置與通 點」等3種路線的指定方法。		
		自動/連續動作	對預設NC模組設定目標位置/速度或動作模式,將自動進行一連串的動作。可持續進行定位或速度變更		
	記憶體運轉	序列功能	動作重複或透過外部輸入運轉資料的開始/結束等,於記憶體運轉資料中加入序列要素。 在不影響PLC階梯圖程式的情況下,可透過NC模組端進行各種動作序列。		
	原點復歸		使用外部感測器等裝置,找出設備的機械原點。 透過15種的原點復歸動作模式,可選擇符合設備的原點復歸動作。		
	高速原點復歸		針對確定的機械原點位置進行復歸動作。		
	預設現在位置		將現在位置變更為指定資料,同時確認原點。		
手動操作功能	減速停止		對動作中的軸進行減速停止。		
	JOG運轉		朝正方向/負方向進行定速傳送。		
	寸動運轉		朝正方向/負方向進行寸動動作。		
	MPG運轉		連接手搖脈衝產生器,進行手動傳送。		
	指令單位設定		可配合機械設定各軸的控制單位。		
		自動加減速控制	將會自動產生軸動作時的加速/減速曲線。可選擇梯形曲線或三次函數形成的S形曲線。		
控制輔助功能	加減速控制	改變加速和減速度	可於加減速動作中改變加速與減速度。		
江中的村田内八八月七		切换加減速點	根據記憶體運轉的連續模式,可從3種動作模式間速度的連接方式擇一執行。		
	超載		變更在定位運動中的軸速度。		
	齒輪背隙補償		補正機械系統的間隙以提升定位精度。		
	M編碼		記憶體運轉時,可以為了要與外部機器進行交互鎖定而輸出M編碼。		
	區域設定		設定區域範圍,便可辨別現在位置是否在範圍內。各軸可設定3點的區域。		
控制輔助功能	反饋脈衝計數器		分別於各軸備有反饋脈衝計數器輸入。 連接來自伺服驅動器的編碼器脈衝輸出,可監控指令位置之間的位置偏移等情況。		
	支援絕對值編碼器		對反饋脈衝計數器輸入來自伺服驅動器的編碼器脈衝,可使用具有絕對值編碼器的馬達。支援OMRON製G/G5系列的絕對值編碼器附加型馬達。		
	教導		可將現在位置輸入記憶體運轉的位置資料。 不只可使用現在指令位置,也可透過反饋脈衝計數器使用現在位置。		
	扭力限制輸出		具備可切換輸入伺服驅動器扭力限制的輸出訊號。 可從階梯圖程式直接操作ON/OFF。除此之外,透過壓入推壓的原點復歸,可自動進行扭力限制的切換。		
	監控功能	軟體極限	可在軸動作時,針對正/負方向設定軟體極限。定位的目標位置超過軟體極限時,將可透過檢查指令值 行啟動時檢測。		
		位置/速度偏差 監控	監控現在指令位置與反饋現在位置之間的位置與速度的偏差,偏差過大時可視為異常狀況並停止軸動作。		
		軸間偏差監控	直線補間動作時,可監控軸間偏差,偏差過大時將視為異常狀況停止軸動作。		

### 外部介面

### ■各部位名稱



#### ■LED指示器

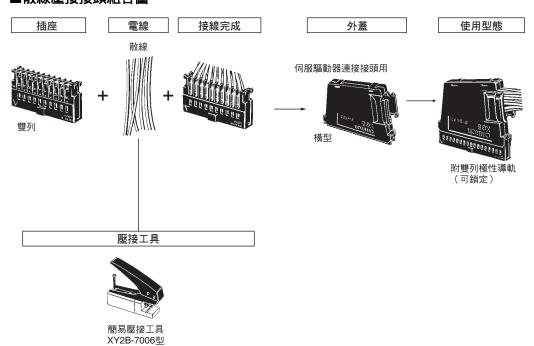
■ LED名稱	指示燈顏色	狀態		設明		
RUN	34-3-1428-12	 売燈	正常動作中			
	綠	熄滅	電源OFF後,檢測硬體故障、或PLC本體的NC模組故障時			
ERC	紅 -		錯誤發生中			
		熄滅	上述以夕	上述以外		
ERH	紅 -		PLC本體有錯誤發生中			
		熄滅	上述以外			
		亮燈	向軸1輸出脈衝中(正方向/負方向)			
1	橘	閃爍	發生軸1連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1			
		熄滅	上述以夕	上述以外		
		亮燈	向軸2輸出脈衝中(正方向/負方向)			
2	橘	閃爍	發生軸2連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1			
		熄滅	上述以夕	上述以外		
		亮燈	向軸3輸出脈衝中(正方向/負方向)			
3	橘	閃爍	發生軸3連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1			
		熄滅	上述以夕	上述以外		
	橘	亮燈	向軸4輸出脈衝中(正方向/負方向)			
4		閃爍	發生軸4連接關聯的纜線類與資料等的錯誤*1			
		熄滅	上述以外			
A1 \ B1	橘	亮燈	ON	軸1反饋計數器的A相與B相輸入狀態		
AINDI		熄滅	OFF	亮燈時ON、熄滅時OFF		
A2 \ B2	橘 -	亮燈	ON	軸2反饋計數器的A相與B相輸入狀態		
AZ \ DZ		熄滅	OFF	亮燈時ON、熄滅時OFF		
A3 \ B3	橘 -	亮燈	ON	軸3反饋計數器的A相與B相輸入狀態		
A0 . D0		熄滅	OFF	亮燈時ON、熄滅時OFF		
A4 \ B4	橘 -	亮燈	ON	軸4反饋計數器的A相與B相輸入狀態		
		熄滅	OFF	亮燈時ON、熄滅時OFF		
AS \ BS	橘 -	亮燈	ON	MPG輸入的A相與B相輸入狀態		
		熄滅	OFF	OFF		
SYNC	綠 -	亮燈	同步控制	模式中		
STNO		熄滅	上述以夕	<u> </u>		

### 伺服驅動器連接接頭的配線

名稱	(接頭種類)	型號	
扁平排線接頭		XG4M-5030-T *1	
	<b>任</b> 应	XG5M-5032-N *2	
散線壓接 接頭	插座	XG5M-5035-N *3	
1224	外蓋 ( 橫向 )	XG5S-5022	

- \*1. 與線扣為一組。連接NC模組時,請使用線扣。 \*2. 適用電線為AWG24(UL-1061)。 \*3. 適用電線為AWG28~26(UL-1007)。

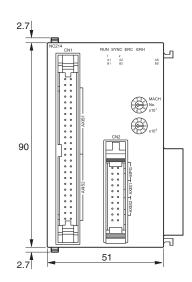
### ■散線壓接接頭組合圖

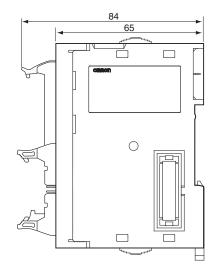


外觀尺寸 (單位: mm)

### ■位置控制模組 (高速型) (2軸用) (CJ1W-NC214/234型)

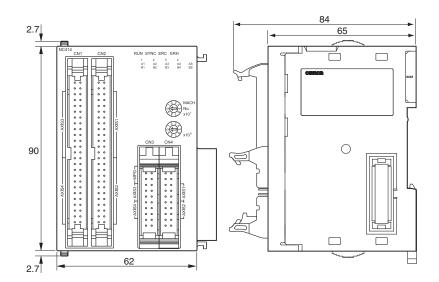






### ■位置控制模組 (高速型) (4軸用) (CJ1W-NC414/434型)





### 相關手冊

日文 Man.No	英文 Man.No	型號	手冊名稱	用途	內容
SBCE-354	W477	CJ1W-NC214/234/ 414/434	位置控制模組使用手冊	位置控制模組的使用方法說明	說明位置控制模組的概要、安裝、設定、應用範例等。
SBCA-337	W446	CXONE-AL□□D-V□	CX-Programmer操作手冊	Windows電腦用編程工具 CX-Programmer的操作方法 說明	説明CX-Programmer的操作方法。 進行編程時·請一併參考使用手冊硬體篇 (SBCA-349)、使用手冊軟體篇(SBCA-350)、 指令參考手冊(SBCA-351)。

#### 致 購買歐姆龍商品的顧客們

### 同意事項

承蒙對歐姆龍商品的肯定與支持,謹此表達萬分謝意。您選購「歐姆龍商品」時,如無特別的合意,無論您於何處購得「歐姆龍商品」,均將適用本同意事項所記載各項規定,請先了解、同意下列事項,再進行選購。

#### 1. 定義

本同意事項中之用語定義如下:

- ①「歐姆龍」:台灣歐姆龍股份有限公司為日本歐姆龍株式會社之海外子公司。
- ②「歐姆龍商品」:「歐姆龍」之FA系統機器、通用控制機器、感測器
- ③「型錄等」:有關「歐姆龍商品」之「Best控制機器型錄」、其他型錄、規格書、使用說明書、操作手冊等,包括以電磁方式提供者。
- ④「使用條件等」:「型錄等」中所記載之「歐姆龍商品」之利用條件、額定值、性能、作動環境、使用方法、使用上注意、禁止事項及其他。
- ⑤「客戶用途」:客戶使用「歐姆龍商品」之使用方法,包括於客戶製造之元件、電子基版、機器、設備、或系統中組裝或使用「歐姆龍商品」。
- ⑥「兼容性等」:就「客戶用途」,「歐姆龍商品」之(a)兼容性、(b)作動、(c)未侵害第三人智慧財產權、(d)法令遵守以及(e)符合各項規格等事項

#### 2. 記載內容之注意事項

就「型錄等」之記載內容,以下各點請惠予理解。

- ①額定值以及性能值係於單項實驗中基於各項實驗條件所得出之數值,並非保證各額定值以及性能值在其他複合條件之下所得之數值。
- ②参考資料僅供參考,並非保證於該範圍內產品均能正常運作。
- ③使用案例僅供參考,「歐姆龍」並不就「兼容性等」保證。
- ④「歐姆龍」因改良產品或「歐姆龍」之因素,可能停止「歐姆龍商品」、或變更「歐姆龍商品」之規格。

#### 3. 選用使用時之注意事項

選購以及使用時,以下各點請惠予理解。

①除額定值、性能外,使用時亦請遵守「使用條件等」規定。

②請客戶自行確認「兼容性等」,判斷是否可使用「歐姆龍商品」。「歐姆龍」就「兼容性等」,一概不予保證。

③就「歐姆龍商品」於客戶系統全體中之所預設之用途,請客戶務必於事前確認已完成適切之配電、安裝。

④使用「歐姆龍商品」時,請實施、進行(i)於額定值以及性能有余裕之情形下使用、備用設計等「歐姆龍商品」;(ii)於「歐姆龍商品」發生故障時亦能對「客戶用途」之危害降到最小之安全設計(ii)在整體系統中建構對使用者之危險通知安全對策;(iv)對「歐姆龍商品」以及「客戶用途」進行定期維修。

⑤「歐姆龍」對於因分散式阻斷服務攻擊(DDoS攻擊)、電腦病毒等其他技術上之破壞性程式、非法存取導致「歐姆龍商品」、安裝之軟體或任何電腦機器、電腦程式、網路或資料庫遭病毒感染,因而產生之直接或間接性損失、損害或其他費用一概不予負責。

客戶應自行就( i )防毒保護;( ii )資料之輸出及輸入;( iii )佚失資料之還原;( iv )防止「歐姆龍商品」或安裝之軟體感染電腦病毒;( v )防止「歐姆龍商品」遭非法存取;採取充分之防護措施。

⑥「歐姆龍商品」係以作為一般工業產品使用之通用品而設計、製造。

因此並不供以下之用途而為使用,客戶如將「歐姆龍商品」用於以下用途時,「歐姆龍」對「歐姆龍商品」一概不予保證。但雖屬以下用途,惟如為「歐姆龍」所預期之特殊產品用途、或有特別合意時除外。

- (a) 有高度安全性需求之用途(例如:核能控制設備、燃燒設備、航空、太空設備、鐵路設備、升降設備、娛樂設備、醫療用機器、安全裝置、其他有危害生命身體之用途)
- (b) 有高度信賴性需求之用途(例如:瓦斯・自來水・電力等之供應系統、24小時連續運轉系統、結算系統等有關權利・財産之用途等)
- (c) 嚴苛條件或環境下之用途(例如:設置於屋外之設備、遭化學污染之設備、受遭電磁波妨害之設備、受有震動、衝擊之設備等)
- (d)「型錄等」所未記載之條件或環境之用途

⑦除上述3. ⑥ (a) 至 (d) 所記載事項外,「本型錄等記載之商品」並非汽車(含二輪機動車。以下同)用商品。請勿將其安裝於汽車使用。

#### 4. 保證條件

「歐姆龍商品」之保證條件如下:

- ①保證期間:購入後1年。
- ②保證內容:就故障之「歐姆龍商品」,由本公司自行判斷應採取下列何種措施。
- (a) 於本公司維修服務據點對故障之「歐姆龍商品」進行免費維修。
- (b) 免費提供與故障之「歐姆龍商品」相同數量之代用品。
- ③非保證對象:故障原因為以下各款之一時,不提供保證:
- (a) 將「歐姆龍商品」供作原定用途外之使用時;
- (b) 超出「使用條件等」之使用;
- (c) 違反本同意事項「3. 選用使用時之注意事項」之使用;
- (d) 非由「歐姆龍」進行改裝、修理所致者;
- (e) 非由「歐姆龍」人員所提供之軟體所致者;
- (f)「歐姆龍」出貨時之科學·技術水準所無法預見之原因;
- (g)前述以外,非可歸責「歐姆龍」或「歐姆龍商品」之原因(含天災等不可抗力)

#### 5. 責任限制

本同意事項所記載之保證,為有關「歐姆龍商品」之全部保證。

就與「歐姆龍商品」有關所發生之損害,「歐姆龍」以及「歐姆龍商品」之販售店,不予負責。

#### 6. 出口管理

將「歐姆龍商品」或技術資料出口或提供予非境內居住者時,應遵守各國有關安全保障貿易管理之法令規則。客戶如違反法令規則時,「本公司」得不予提供「歐姆龍商品」或技術資料。

IC320TW-zh 2024.2

註:規格可能改變,恕不另行通知,最終以產品說明書為準。

### 台灣歐姆龍股份有限公司

http://www.omron.com.tw 免付費服務電話:008-0186-3102