

バッテリーリスト 1/4

| 商品群 | シリーズ | 装着ユニット | バッテリー型式 |
|---------|----------------------|--|--------------|
| シーケンサ | Aシリーズ | AnACPU、AnNCPU、AnUCPU、QnACPU、AOJ2(H)CPU、AnS(J)(H)CPU、QnASCPUなど | A6BAT |
| シーケンサ | Qシリーズ | Qn(J)(H)CPU、QnPHCPU、QnUD(V)(E)(H)CPU、QnUDPVCPUなど | Q6BAT、Q7BATN |
| シーケンサ | Qシリーズ | Qn(D)CCPU-V | Q6BAT、Q7BATN |
| 安全シーケンサ | QSシリーズ | QS001CPU | Q6BAT |
| シーケンサ | Lシリーズ | LnCPU(P)(BT) | Q6BAT、Q7BATN |
| シーケンサ | iQ-Rシリーズ | R00CPU、R01CPU、R02CPU ※時計データの長期停電対応として使用している場合は必要 | FX3U-32BL |
| シーケンサ | iQ-Rシリーズ | Rn(EN)CPU (上記を除く) ※バッテリーレスオプションカセット (NZ1BLC) 使用時は時計データの長期停電対応として使用している場合は必要 | Q6BAT |
| シーケンサ | iQ-Rシリーズ | R12CPU-V | 修理対応 |
| シーケンサ | iQ-Rシリーズ | R102WCPU-W | FX3U-32BL |
| シーケンサ | MX-Rシリーズ MX-Fシリーズ | MXR、MXF | FX3U-32BL |
| シーケンサ | FXシリーズ | FX1、FX2、FX2C、FX2N ※FX0、FX0S、FX0N、FX1S、FX1N、FX1NCはバッテリー不要 | F2-40BL |
| シーケンサ | FXシリーズ | FX2NC | FX2NC-32BL |
| シーケンサ | FXシリーズ | FX3G、FX3GC、FX3U、FX3UC、FX-30P ※FX3Sはバッテリー不要 | FX3U-32BL |
| シーケンサ | iQ-Fシリーズ | FX5U、FX5UC ※FX5S、FX5UJはバッテリー不要 | FX3U-32BL |

バッテリーリスト 2/4

| 商品群 | シリーズ | 装着ユニット | バッテリー型式 |
|-------------|--------------|--|---------------|
| モーションコントローラ | Aシリーズ | A173UHCPU(-S1)、A172SHCPUN、A171SHCPUN | A6BAT |
| モーションコントローラ | Qシリーズ | Q172CPU(N)、Q173CPU(N) ※外付けバッテリー使用時 | A6BAT |
| モーションコントローラ | Qシリーズ | Q172HCPU、Q173HCPU ※外付けバッテリー使用時 | Q6BAT |
| モーションコントローラ | Qシリーズ | Q172D(S)CPU、Q173D(S)CPU、Q170M(S)CPU(-S1) | Q6BAT |
| 表示器 | GOT-F900シリーズ | F940(W)GOT、ET-940 ※A900シリーズはバッテリー不要 | PM-20BL(生産中止) |
| 表示器 | GOT-F900シリーズ | F930GOT、F940ハンディ | FX2NC-32BL |
| 表示器 | GOT1000シリーズ | GT16、GT15、GT16ハンディ ※GT1655を除く、時計データ、メンテナンス時期通知機能使用時 | GT15-BAT |
| 表示器 | GOT1000シリーズ | GT1655、GT14、GT11、GT10、GT11ハンディ、GT14ハンディ ※GT1020を除く、時計データ、アラーム履歴、レシピデータ、タイムアクション機能使用時 | GT11-50BAT |
| 表示器 | GOT2000シリーズ | GT27、GT25、GT21 ※GT2506ハンディを除く ※GT2103-PMBD、GT2103-PMBDS、GT2103-PMBDS2、GT2103-PMBLSはバッテリー不要 | GT11-50BAT |
| 表示器 | GOT2000シリーズ | GT2506ハンディ | GT15-BAT |
| ACサーボ | MR-J2(S)シリーズ | MR-J2(S)-A、MR-J2(S)-B ※絶対位置検出システム構築時 | MR-BAT |
| ACサーボ | MR-J2Mシリーズ | MR-J2M ※絶対位置検出システム構築時 | MR-J2M-BT |
| ACサーボ | MR-J3シリーズ | MR-J3-A(-RJ)、MR-J3-B(-RJ) ※絶対位置検出システム構築時 | MR-J3BAT |

バッテリーリスト 3/4

| 商品群 | シリーズ | 装着ユニット | バッテリー型式 |
|---------|------------|--|---|
| ACサーボ | MR-J3Wシリーズ | MR-J3W-B ※絶対位置検出システム構築時 | MR-BAT(8個) ※MR-BTCASE内に装着 |
| ACサーボ | MR-J4シリーズ | MR-J4-A(-RJ)、MR-J4-B(-RJ)、MR-J4-GF(-RJ) ※絶対位置検出システム構築時 | MR-BAT6V1SET |
| ACサーボ | MR-J4Wシリーズ | MR-J4W2-B(-RJ)、MR-J4W3-B(-RJ) ※絶対位置検出システム構築時、MR-J4W2-0303B6を除く | MR-BAT6V1(5個) ※MR-BAT6VCASE内に装着 |
| ACサーボ | MR-J4Wシリーズ | MR-J4W2-0303B6 ※絶対位置検出システム構築時 | MR-BAT6V1 ※MR-BAT6V1SET-A内に装着 |
| ACサーボ | MR-J5シリーズ | MR-J5-G、MR-J5W-G、MR-J5-B、MR-J5W-B、MR-J5-A ※ダイレクトドライブモータを使用した絶対位置検出システム構築時 | MR-BAT6V1SETまたは MR-BAT6V(5個) ※MR-BT6VCASE使用時 |
| 産業用ロボット | RV-Fシリーズ | RV-nF(M)(-Q、-D) ※パレタイズロボットRV-TFHシリーズを含む | コントローラ：Q6BAT 本体：ER6V(3個) ※RV-2Fのみ4個 |
| 産業用ロボット | RH-Fシリーズ | RH-nFH(R)xxxx(-Q、-D) | コントローラ：Q6BAT 本体：ER6V(3個) |
| 産業用ロボット | RH-CHシリーズ | RH-3CHxxxx-S11、RH-6CHxxxx-S11 | コントローラ：Q6BAT 本体：ER6V(2個) |
| 産業用ロボット | RV-FRシリーズ | RV-nFR(B)(L)(LL) | コントローラ：Q6BAT ※CR800-Qのみ必要 本体：MR-BAT6V1(4個) |
| 産業用ロボット | RH-FRシリーズ | RH-nFRH(R)xxxx | コントローラ：Q6BAT ※CR800-Qのみ必要 本体：MR-BAT6V1(4個) |
| 産業用ロボット | RH-CRHシリーズ | RH-3CRHxxxx、RH-6CRHxxxx | コントローラ：不要 本体：ER6V(2個) |

バッテリーリスト 4/4

| 商品群 | シリーズ | 装着ユニット | バッテリー型式 |
|-------------|------------|---------------|--------------------------|
| 協働ロボット | ASSISTA | RV-5AS-D | コントローラ：不要 本体：ER6V(1個) |
| 産業用PC | MELIPC | MELIPC MI2000 | BR2032 |
| 産業用PC | MELIPC | MELIPC MI3000 | 修理対応 |
| 産業用PC | MELIPC | MELIPC MI5000 | FX3U-32BL |
| エネルギー計測ユニット | EcoMonitor | EMU4-LM | EMU4-BT |

上記記載のない場合は弊社担当までご連絡ください