

OM 系列

九十度轉電動驅動器

操作手冊

Service Unique Nice Youthful Energy Honesty

SUNYEH



目 錄

1.	安全須知	1
1.1	安全說明	1
1.2	注意事項	1
2.	產品簡介	2
2.1	產品特色	2
3.	產品識別	2
3.1	產品圖片	2
3.2	技術資料	3
3.3	啟動頻率	3
4.	檢查、儲存、運輸	4
4.1	收到產品/檢查	4
4.2	儲存.....	4
4.3	運輸.....	4
4.4	齒輪潤滑	4
5.	產品安裝	5
5.1	安裝說明	5
5.2	安裝介面	5
5.3	安裝步驟	6
5.4	接線說明	7
6.	手動裝置安裝 (OM-2 ~ OM-13, OM-F, OM-G, OM-H, OM-J).....	8
7.	機械限位裝置及凸輪調整	9
7.1	說明.....	9
7.2	調整步驟	9
8.	比例板調整	15
8.1	比例板介面	15
8.2	程序.....	15

8.3 指撥開關設定 (SW1).....	16
8.4 靈敏度開關設定(SW2).....	18
8.5 全開/全關訊號設定	19
8.6 比例板故障排除	22
8.7 MODBUS 比例板介面	23
9. 故障排除	35
10. 保 固	37
11. 產品廢棄處理	37

1. 安全須知

⚠ 請遵守本公司載明之安全須知，以避免可能會導致嚴重的人身傷害或是財產損失的情況發生。

1.1 安全說明

- 必須由經過培訓的人員進行驅動器安裝以及維護。
- 必須瞭解且遵守安全規定，並在操作前閱讀與了解本手冊的全部內容。
- 使用前請先確認產品規格是否符合需求，不正確的產品配置可能會帶來危險，山野不承擔此種損壞之責任，此類風險由用戶端自行承擔。
- 所有電器安裝及維護應按照當地國家相關安全性法律、法規進行。
- 在少數情況下，驅動器表面溫度可能超過 60 °C (140 °F)，請於操作前用適合的溫度量測儀器檢查表面溫度，建議使用手套再進行操作。

1.2 注意事項

⚠ 在測試三相開關型電動驅動器前，請先使用手動裝置將驅動器運轉至 45 度位置；送電後，假使運轉方向相反，請任意更換 U, V, W 其中兩條線。

⚠ 手動操作注意事項：驅動器配有手動裝置，請注意在任何情況下不可使用任何工具來增加開關的力量，這樣可能會造成閘門或驅動器損壞。

- 請於安裝前仔細閱讀操作說明（操作手冊）與上蓋內側配線圖。
- 配線前請先確認電壓是否正確。
- 配線或檢修前，請務必關掉主電源，以免發生危險。
- 請務必接上驅動器內部之地線 (PE) 接點。
- 為了避免靜電干擾影響產品功能，請勿徒手或讓金屬工具觸碰到印刷電路板上之任何零件。
- 當兩只以上驅動器需同時操作時，請單獨接線，不可並聯使用。建議：兩只以上驅動器需同時操作時，可加裝繼電器。
- 配線工作完成後，請將出線孔及上蓋確實鎖緊密封，以防灰塵或雨水滲入。
- 驅動器安裝角度應介於 0°~180°之間且出線孔不可朝上。
- 非防爆型產品不可安裝於危險區域（例：爆炸性氣體環境）以及完全真空的空間環境裡。
- 定期檢查驅動器外觀，保持其外表清潔，防止灰塵堆積。

2. 產品簡介

OM 系列九十度轉電動驅動器，扭力範圍介於 35 N·m ~ 4500 N·m (310 in·lb ~ 40000 in·lb)，客戶依需求選擇適當型號使用。OM 系列齒輪設計具有自動閉鎖特性，可提供運行平穩、可靠且有利的驅動系統。所有型號之法蘭孔距均符合 ISO 5211 標準，配有連續型機械裝置開度指示器及手動裝置 (BM-2、OM-A 除外)。產品最大特色為無離合器設計，當手動與電動切換時不需任何扳手、離合器或斷電即可操作，可大幅降低產品故障率。

2.1 產品特色

- 自鎖齒輪系統可防止管內壓差造成閥片移動。
- 電動和手動控制切換不需離合器。
- 鋁合金粉體烤漆外殼:通過C3防腐測試、CSA屋外使用NEMA 4X/5測試及IP67防護等級測試。
- ISO 5211法蘭孔距安裝介面。
- 機械限位裝置。
- 凸出型開度指示。
- 馬達內建溫控保護裝置。

3. 產品識別

3.1 產品圖片



3.2 技術資料

型號	扭力		重量		馬達功率	手動裝置	法蘭孔距
	N·m	in·lb	kg	lb	Watt		ISO 5211
OM-1	35	310	2	4.4	10	扳手	F03 / F05
OM-A	50	445	3	6.6	10	N/A	F05 / F07
OM-AM	50	445	3	6.6	10	扳手	F05 / F07
OM-F	65	575	11	25	60	手輪	F07 / F10
OM-J	80	708	3	6.7	5	扳手	F05 / F07
OM-2	90	800	11	25	40	手輪	F07 / F10
BM-2	120	1065	5.5	13	40	N/A	F07
OM-G	120	1065	11	25	60	手輪	F07 / F10
OM-3	150	1330	11	25	40		F07 / F10
OM-H	300	2655	17	38	60		F07 / F10
OM-4	400	3540	20	45	80		F10 / F12
OM-5	500	4430	20	45	80		F10 / F12
OM-6	650	5755	20	45	80		F10 / F12
OM-7	1000	8855	32	71	120		F12 或 F14
OM-8	1500	13280	32	71	120		F12 或 F14
OM-9	2000	17710	71	157	180		F14 或 F16
OM-10	2500	22140	71	157	180		F14 或 F16
OM-11	3000	26565	72	159	180		F14 或 F16
OM-12	3500	31000	72	159	220		F14 或 F16
OM-13	4500	40000	106	234	220		F16 / F25

3.3 啟動頻率

- OM 系列產品標準啟動頻率為 30%，選配啟動頻率為 50% 或 75%，依照 IEC 標準規範如下：

$$\text{啟動頻率} = \frac{\text{運轉時間 (秒)}}{\text{運轉時間 (秒)} + \text{休息時間 (秒)}} \times 100\%$$

$$\text{休息時間 (秒)} = \frac{\text{運轉時間 (秒)} \times (1 - \text{啟動頻率})}{\text{啟動頻率}}$$

- 假設產品規格為 OM-2，運轉時間為 15 秒，啟動頻率 30%
→ [15 × (1 - 30%)] / 30% = 35，休息時間需 35 秒。
- 假設產品規格為 OM-2，運轉時間為 15 秒，啟動頻率 75%
→ [15 × (1 - 75%)] / 75% = 5，休息時間需 5 秒。

⚠ 建議：當啟動頻率較高時，請選擇啟動頻率 75% 之產品，避免過載。

⚠ 一個循環 = (0° ~ 90°) 運轉時間 + 休息時間 + (90° ~ 0°) 運轉時間 + 休息時間。

4. 檢查、儲存、運輸

4.1 收到產品/檢查

- 仔細檢查產品在運送過程中是否受損，若發現包裝損傷，請立即向貨運承攬商及賣方說明所有損傷狀況。
- 打開包裝取出產品時，請妥善保存外箱及其他包裝材料，以利退換貨時可用原包裝退回，並請仔細核對包裝明細或提單。
- 檢查驅動器產品標籤上所載規格與購買的產品規格是否一致。

4.2 儲存

- 產品如不需立即安裝，請先存放於空氣流通、無潮濕、空氣相對濕度不大於 90 % 以及溫度介於 -20 °C ~ +40 °C (-4 °F ~ 104 °F) 的場所，並以外箱保護以免溫差過大或震動影響產品之功能。
- 驅動器的周圍環境中，不應含有破壞金屬和其他絕緣的腐蝕性氣體。
- 如果產品必須先安裝但尚無法接線時，請勿將出線孔上的防塵物件取下；當產品需要接線時，建議使用具 IP67 或以上防護等級之防水接頭。

4.3 運輸

- 吊起驅動器時應將繩子或吊鈎固定在外殼上，不可固定在手輪上。
- 已包裝成箱的驅動器可透過陸、海、空方式運輸。
- 在運輸過程中，應有防止撞擊或強烈震動及防止雨雪侵襲的措施。

4.4 齒輪潤滑

- 驅動器齒輪於出廠時已塗抹足夠的抗高溫潤滑油，在齒輪油未流失的情況下，不需額外潤滑。

5. 產品安裝

5.1 安裝說明

- a. 安裝驅動器前，請先確認閥的扭力值是否小於驅動器的輸出扭力值（所需之扭力大小，建議為閥最大扭力值乘上 1.3 之安全係數）。

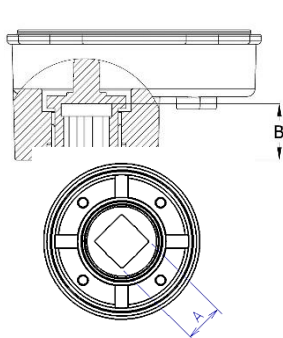
● 假如 5” 閥最大扭力為 80 N·m → $80 \times 1.3 = 104 \text{ N}\cdot\text{m}$

104 N·m < 150 N·m (OM-3) → 可以安裝!

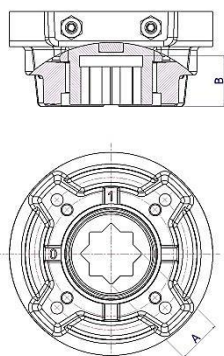
104 N·m > 90 N·m (OM-2) → 不可安裝!

- b. 在安裝驅動器前請確認閥類出力軸尺寸與法蘭孔距是否與驅動器規格相符，如不相符，可使用連軸器或固定座以利組裝。

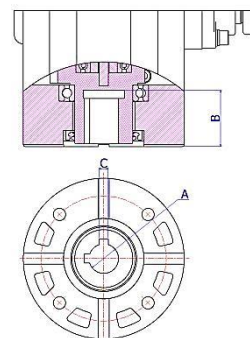
5.2 安裝介面



【BM-2】



【OM-A、OM-AM、OM-F、OM-G、OM-H、OM-J、OM-1 ~ OM-6】

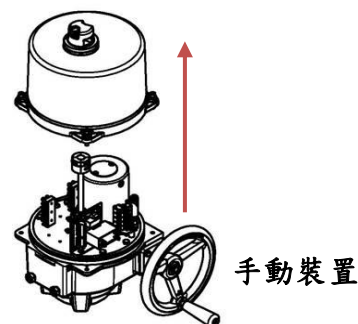


【OM-7 ~ OM-13】

型號	法蘭孔距	軸 (A)		軸深度 (B)		鍵 (C)	
		mm	inch	mm	inch	mm	inch
OM-1	F03 / F05	14	0.551	17	0.669	-	-
OM-A	F05 / F07	17	0.669	20	0.787	-	-
OM-AM,OM-J	F05 / F07	17	0.669	20	0.787	-	-
OM-F,OM-G	F07 / F10	22	0.886	30	1.181	-	-
OM-2 ~ OM-3	F07 / F10	22	0.886	30	1.181	-	-
BM-2	F07	22	0.886	35	1.377	-	-
OM-H	F07 / F10	22	0.886	30	1.181	-	-
OM-4 ~ OM-6	F10 / F12	36	1.417	40	1.574	-	-
OM-7 ~ OM-8	F12 或 F14	35	1.377	60	2.362	10 × 10	0.393×0.393
OM-9 ~ OM-12	F14 或 F16	75	2.952	100	3.937	12 × 10	0.472×0.393
OM-13	F16 / F25	72	2.834	110	4.33	20 × 12	0.787×0.472

5.3 安裝步驟

- a. 組裝前請確認閥體與驅動器是否同步在全開或全關位置，如需改變位置請使用手動裝置操作（例如：驅動器為全開位置，閥體也需在全開位置）。
- b. 裝入連軸器或固定座至驅動器之出力軸，並鎖緊所有螺絲及螺帽。
⚠ 移除閥的手動裝置。
- c. 組裝後，再次確認閥與驅動器是否在相同的位置。
- d. 為了消除內部氣密性，請先移除出線孔之防水塞，再開啟驅動器上蓋。
⚠ 確認主要電源已經關閉。



- e. 接線時請參考 5.4 (P.7) 接線說明內容，再依上蓋內側配線圖進行接線。
⚠ 在測試三相開關型電動驅動器前，請先使用手動裝置將驅動器運轉至 45 度位置；送電後，假使運轉方向相反，請任意更換 U, V, W 其中兩條線。
- f. 開啟電源。
⚠ 小心用電！避免發生危險！
- g. 確認是否需要調整驅動器全開及全關的位置；如需調整請參照 7.2 (P.9) 之機械限位裝置及凸輪調整。
- h. 若驅動器為比例式控制，請參考 8 (P.15 ~ P.34) 之比例板調整。
⚠
 - 建議使用隔離線，長度請勿超過 30 公尺。
 - 建議現場所有配線至少使用線徑 18 AWG 之電線。
 - 需改變任何設定前，請關閉電源。
- i. 設定完成後，安裝驅動器上蓋並鎖緊上蓋螺絲。
⚠ 安裝上蓋前，請確認上蓋 O 型環是否完好。

5.4 接線說明

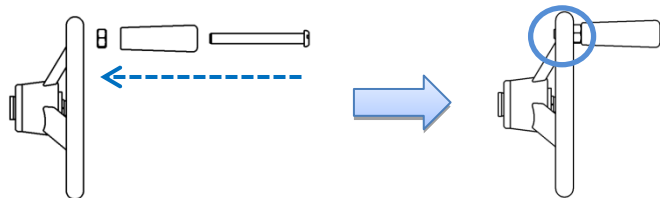
⚠ 接線或移除上蓋前，請確認所有電源已經關閉。

- 驅動器內部配有地線 (PE) 接點，請務必接上。
- 出線孔皆附上一個黑色防水塞及紅色塑膠防塵塞。
 - ⚠ 請確認電纜接頭與出線孔是否吻合。
- 檢查供給電源與驅動器標籤標示是否相同並參考配線圖接線以避免短路或觸電。
 - ⚠ 配線前請勿送電，否則可能導致觸電或損傷驅動器零件。
- 配線工作完成後，請將出線孔及上蓋確實密封；未使用的出線孔必須以防水塞確實密封以防灰塵或雨水滲入。
 - ⚠ 出線孔上的紅色塑膠防塵塞只適用於運輸期間，長期保護請使用適合的防水接頭。

6. 手動裝置安裝 (OM-2 ~ OM-13, OM-F, OM-G, OM-H, OM-J)

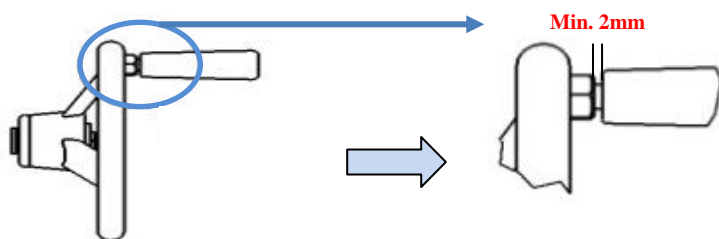
a. 將手輪螺絲穿過把手並將螺帽固定於手輪上。

⚠ 請勿鎖固過緊。



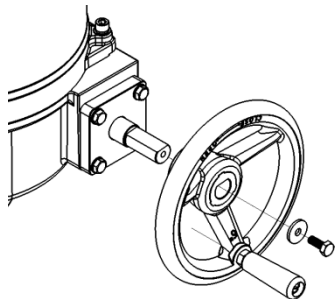
b. 將螺帽靠左貼緊手輪側。

⚠ 鎖緊螺帽時，請注意螺帽與把手間距約 2 mm 以確保把手可正常運作。

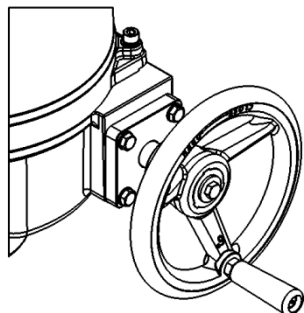


c. 將手輪的螺絲穿過華司後，鎖進中央孔位。

⚠ 驅動器停止狀態時，再進行手輪安裝。

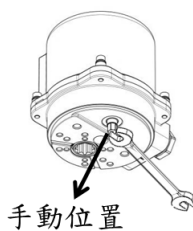


d. 完成手輪安裝。



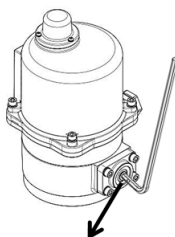
OM-1, OM-AM, OM-J

OM-1



使用 8 mm 開口扳手，最大扭力不超過 5 N·m

OM-AM, OM-J



使用 5 mm 六角扳手，最大扭力不超過 5 N·m

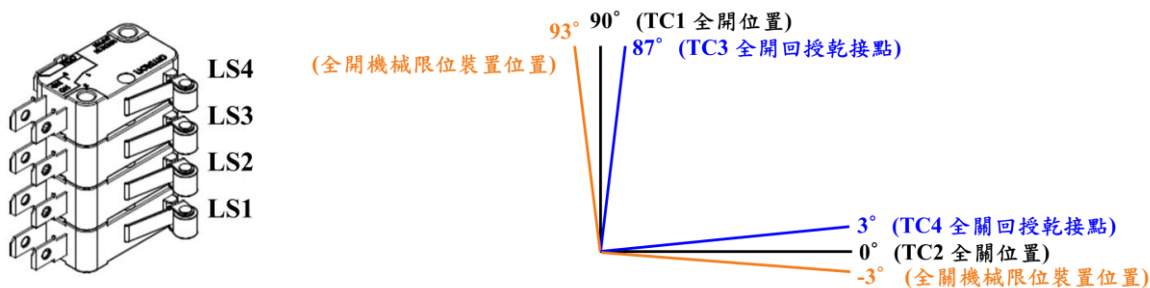
7. 機械限位裝置及凸輪調整

- ⚠ 避免機械結構故障，設定前請先關閉電源。
- ⚠ 當電動運轉之下，不可調整機械限位裝置。
- ⚠ 在正常操作前，請完成所有調整與試運行。

機械限位裝置位置及凸輪角度為原廠設定值，當與閥門安裝後，如需調整請依序進行調整。

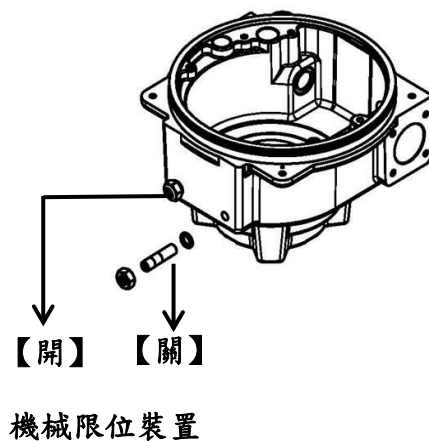
7.1 說明

- 凸輪是用來控制驅動器的開關位置，控制方式如下：
 - OM-1、OM-A、OM-AM：當凸輪壓到微動開關時，驅動器會停止運轉。
 - OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H、OM-J：當凸輪未壓到微動開關時，驅動器會停止運轉。
- 驅動器標準配備兩只微動開關 LS1 與 LS2 及凸輪 TC1 與 TC2。
 - LS1 & LS2：作為切斷馬達電源以達到全開點及全關點之行程設定，LS1 為開、LS2 為關。
 - LS3 & LS4：為位置回授乾接點（選配），可藉由連結外部設備來指示閥門是否達到全開及全關位置。

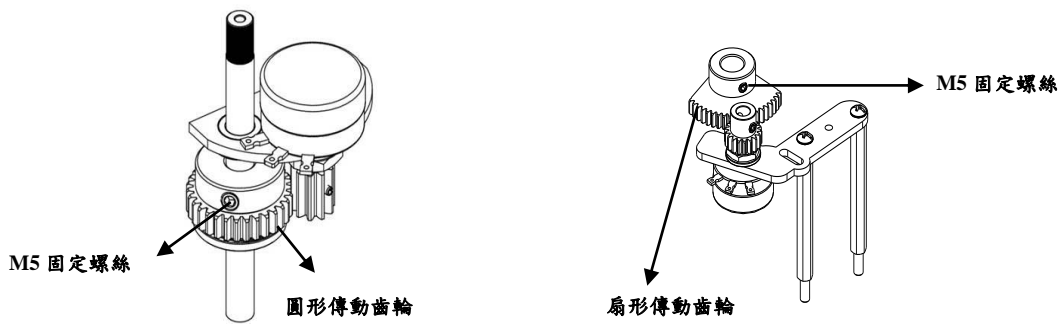


7.2 調整步驟

- a. 關閉電源。
- b. 鬆脫螺帽並將機械限位裝置開及關的螺絲退出 7 圈。



- c. 當驅動器選配比例式控制或可變電阻時，請先鬆脫扇形/圓形傳動齒輪上之固定螺絲。



【OM-1、OM-A、OM-AM、OM-J】

【OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H】

- d. 全開位置調整

⚠️ OM-A、BM-2 不適用手動裝置設定。

1. 使用手動裝置將驅動器運轉至全開位置。
2. 打開上蓋。

- OM-A、OM-AM、OM-1 使用 2.5 mm 六角扳手來鬆脫凸輪 TC1 上的 M5 固定螺絲。
- OM-2 - OM-13、OM-F、OM-G、OM-H、OM-J 使用 2.5 mm 六角扳手來鬆脫凸輪 TC1 上的 M3 有頭內六角螺絲。

3. 依據以下型號調整凸輪。

OM-A、OM-AM

- 以**順時針**方向將凸輪 TC1 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以**順時針**方向慢速微調凸輪 TC1，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-1

- 以**逆時針**方向將凸輪 TC1 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以**逆時針**方向慢速微調凸輪 TC1，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H

- 以**逆時針**方向將凸輪 TC1 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以**逆時針**方向慢速微調凸輪 TC1，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-J

- 以**順時針**方向將凸輪 TC1 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以**順時針**方向慢速微調凸輪 TC1，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

4. 將凸輪上的 M5 / M3 固定螺絲鎖緊並送電確認運轉位置是否正確，如未達所需定位時，請依照以上步驟重新設定。

5. 以相同方式重新設定凸輪 TC3。

⚠️ TC3 應提前 TC1 一秒跳脫。

6. 設定完成後，確認凸輪上之固定螺絲已鎖緊。

e. 全關位置調整

1. 使用手動裝置將驅動器運轉至全關位置。
2. OM-A、OM-AM、OM-1 使用 2.5 mm 六角扳手來鬆脫凸輪 TC2 上的 M5 固定螺絲。
OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H、OM-J 使用 2.5 mm 六角扳手來鬆脫凸輪 TC2 上的 M3 有頭內六角螺絲。
3. 依據以下型號調整凸輪。

OM-A、OM-AM

- 以逆時針方向將凸輪 TC2 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以逆時針方向慢速微調凸輪 TC2，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-1

- 以順時針方向將凸輪 TC2 旋轉至壓到微動開關接近跳脫。
- 以順時針方向慢速微調凸輪 TC2，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H

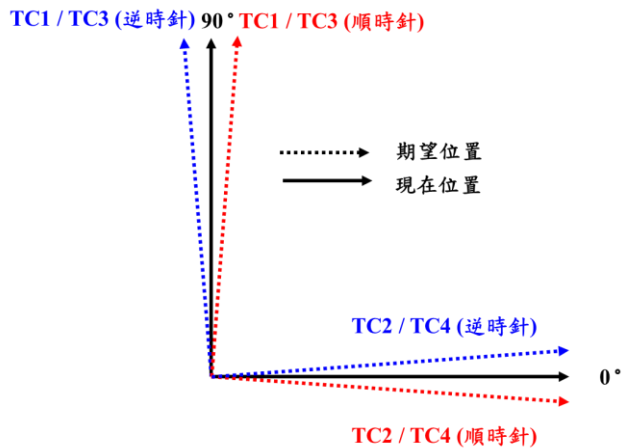
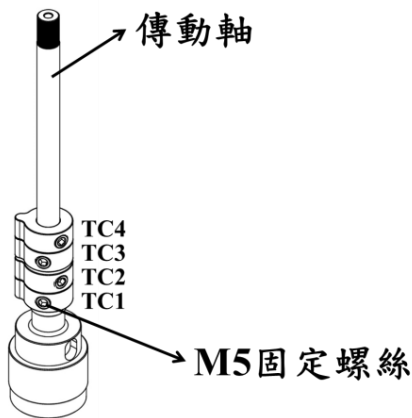
- 以順時針方向將凸輪 TC2 旋轉至微動開關接近跳脫。
- 以順時針方向慢速微調凸輪 TC2，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

OM-J

- 以逆時針方向將凸輪 TC2 旋轉至微動開關接近跳脫。
- 以逆時針方向慢速微調凸輪 TC2，直到聽見微動開關發出”咔”一聲。

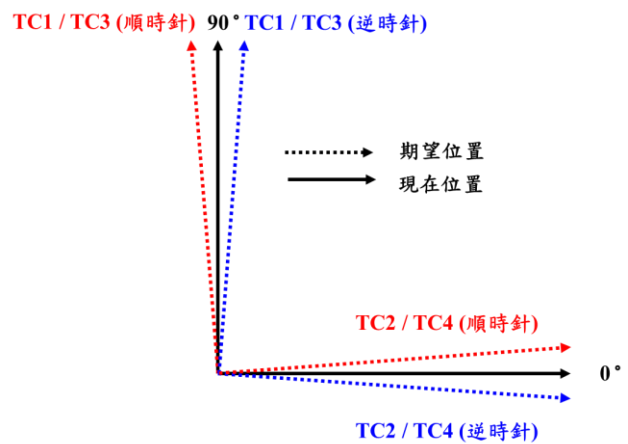
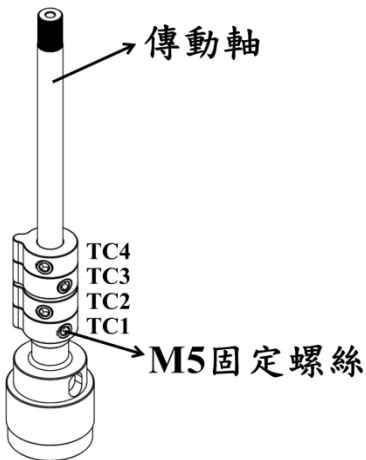
4. 將凸輪上的 M5 / M3 固定螺絲鎖緊並送電確認運轉位置是否正確，如未達所需定位時，請依照以上步驟重新設定。
5. 以相同方式重新設定凸輪 TC4。
⚠ TC4 應提前 TC2 一秒跳脫。
6. 設定完成後，確認凸輪上之固定螺絲已鎖緊。

OM-A、OM-AM



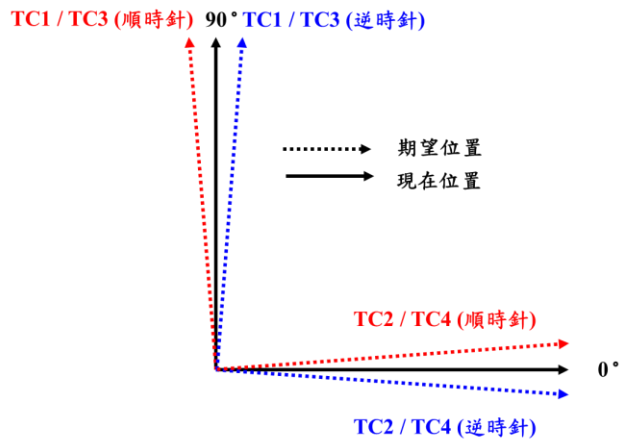
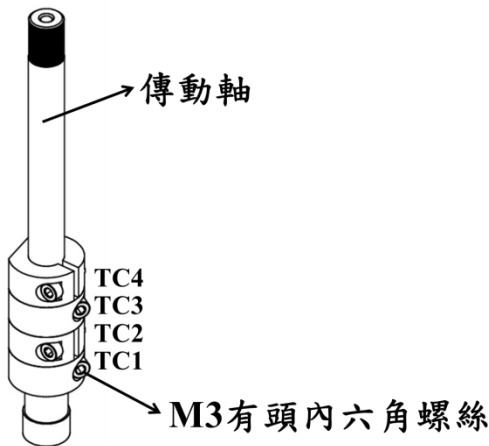
- TC2 「關」 順時針：增加關的角度
- TC4 (選配) 逆時針：減少關的角度
- TC1 「開」 順時針：減少開的角度
- TC3 (選配) 逆時針：增加開的角度

OM-1



- TC2 「關」 順時針：減少關的角度
- TC4 (選配) 逆時針：增加關的角度
- TC1 「開」 順時針：增加開的角度
- TC3 (選配) 逆時針：減少開的角度

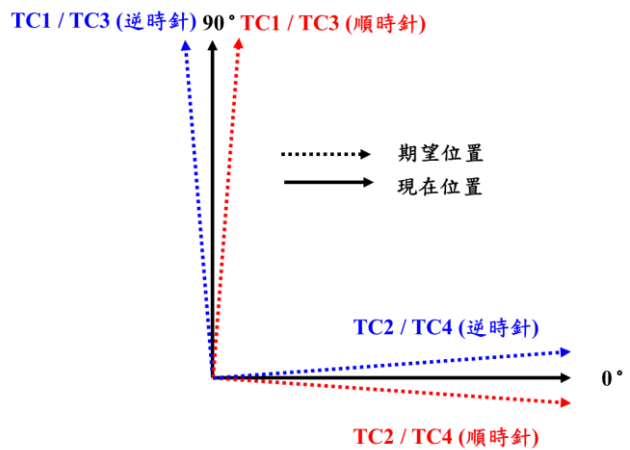
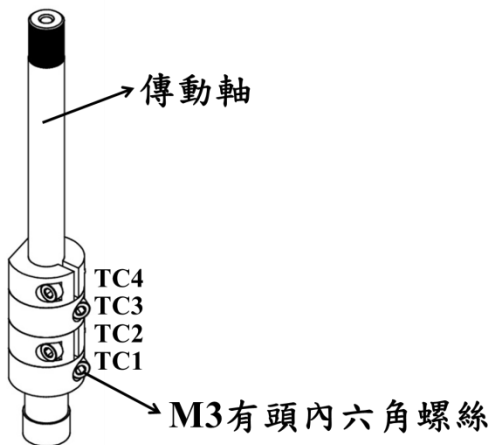
OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H



- TC2 「關」 TC4 (選配)
 - ↻ 順時針：減少關的角度
 - ↻ 逆時針：增加關的角度

- TC1 「開」 TC3 (選配)
 - ↻ 順時針：增加開的角度
 - ↻ 逆時針：減少開的角度

OM-J

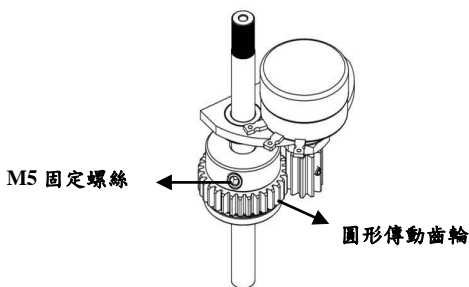


- TC2 「關」 TC4 (選配)
 - ↻ 順時針：增加關的角度
 - ↻ 逆時針：減少關的角度

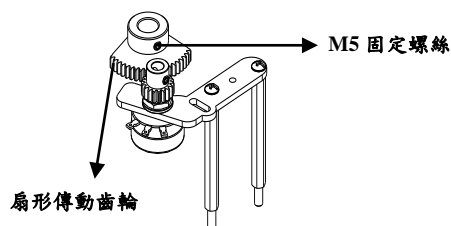
- TC1 「開」 TC3 (選配)
 - ↻ 順時針：減少開的角度
 - ↻ 逆時針：增加開的角度

- f. 送電將驅動器運轉至全開位置，將開（左邊）的機械限位裝置螺絲鎖到底（參照第 9 頁 7.2 圖示），然後再依照以下不同型號要求，將螺絲退出 3/4 ~ 1 圈。
 - OM-2 ~ OM-6、OM-F、OM-G、OM-H 退 1 圈。
 - OM-7 ~ OM-8 退 3/4 圈。
 - OM-9 ~ OM-13 退 1/2 圈。
- g. 鎖緊機械限位裝置之螺帽。
- h. 送電將驅動器運轉至全關位置，將關（右邊）的機械限位裝置螺絲鎖到底（參照第 9 頁 7.2 圖示），然後再依照以下不同型號要求，將螺絲退出 3/4 ~ 1 圈。
 - OM-2 ~ OM-6、OM-F、OM-G、OM-H 退 1 圈。
 - OM-7 ~ OM-8 退 3/4 圈。
 - OM-9 ~ OM-13 退 1/2 圈。
- i. 鎖緊機械限位裝置之螺帽。
- j. 確認電動操作時可到達全開及全關位置。
- k. 當驅動器選配比例式控制或可變電阻時，於開關位置設定完成後，送電將驅動器運轉至全關位置，並依下列型號指示鎖緊固定螺絲。

OM-A、OM-AM、OM-J	將 VR 圓形齒輪以逆時針方向旋轉到底，然後鎖緊 M5 固定螺絲。
OM-1	將 VR 圓形齒輪以順時針方向旋轉到底，然後鎖緊 M5 固定螺絲。
OM-2 ~ OM-13 OM-F、OM-G、OM-H	將 VR 扇形齒輪以順時針方向旋轉到底，然後鎖緊 M5 固定螺絲。



【OM-1、OM-A、OM-AM、OM-J】



【OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H】

- 1. 完成設定。

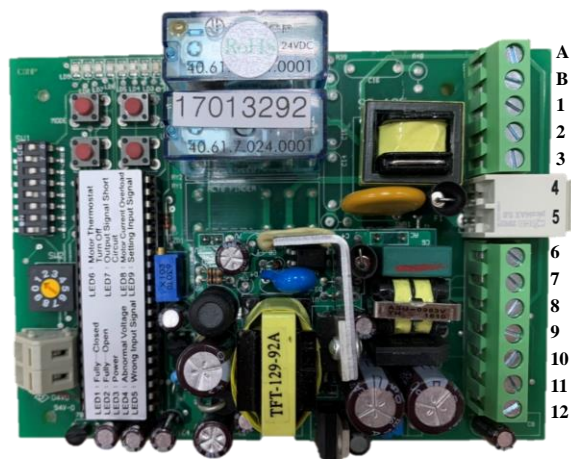
8. 比例板調整

8.1 比例板介面

此介面為 110/220VAC 電動驅動器所使用之比例板。

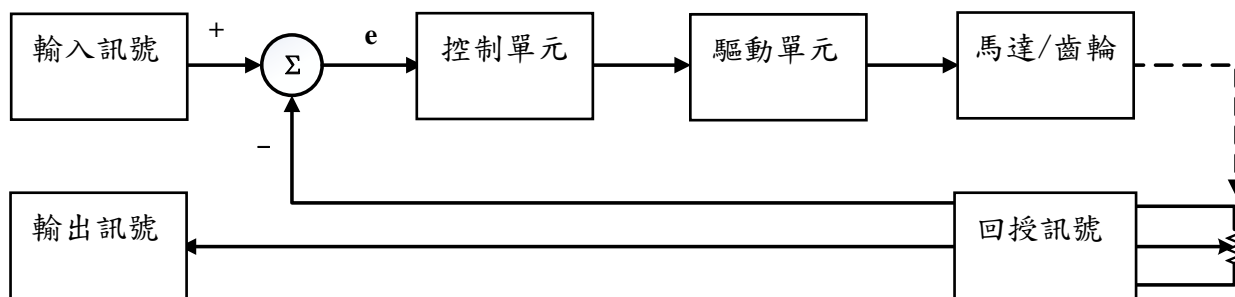


OM-1、OM-A、OM-AM 使用



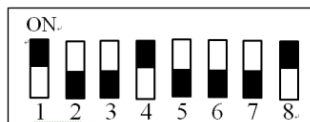
OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H 使用

8.2 程序



8.3 指撥開關設定 (SW1)

指撥開關 SW1 分為開關 1 ~ 8，用於輸出訊號、輸入訊號類別設定及訊號失敗時動作方式設定。開關設定往上為「ON」，往下為「OFF」。山野之原廠設定值 1, 4, 8 設定為 ON；2, 3, 5, 6, 7 設定為 OFF。

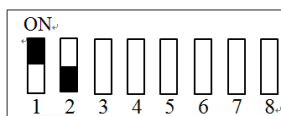


如需變更設定如下：

ⓘ 完成指撥開關設定後，請重新啟動驅動器。

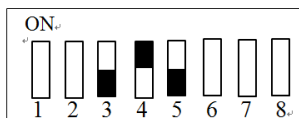
	1	2	3	4	5	6	7	8
原廠設定	ON	OFF	OFF	ON	OFF	OFF	OFF	ON
4 - 20 mA 輸入	ON	OFF						
1 - 5 V 輸入	OFF	OFF						
2 - 10 V 輸入	OFF	ON						
4 - 20 mA 輸出			OFF	ON	OFF			
2 - 10 V 輸出			ON	OFF	ON			
20 mA / 5 V / 10 V 閥體在全開位置						OFF		
20 mA / 5 V / 10 V 閥體在全關位置						ON		
若輸入訊號失敗時，閥體會在全開位置 (當 S6 設定為 ON)							OFF	ON
若輸入訊號失敗時，閥體會在全關位置 (當 S6 設定為 ON)							ON	OFF
若輸入訊號失敗時，閥體會在全關位置 (當 S6 設定為 OFF)							OFF	ON
若輸入訊號失敗時，閥體會在全開位置 (當 S6 設定為 OFF)							ON	OFF
若輸入訊號失敗時，閥體會停在最後位置							ON	ON

a. 輸入訊號設定 (開關 1 ~ 2)



輸入訊號種類	設定
4 - 20 mA	設定 1 為 ON、2 為 OFF
1 - 5 V	設定 1 及 2 為 OFF
2 - 10 V	設定 1 為 OFF、2 為 ON

b. 輸出訊號設定 (開關 3 ~ 5)



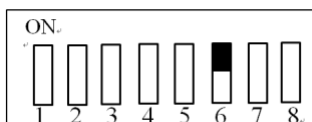
輸出訊號種類	設定
4 - 20 mA	設定 3 為 OFF、4 為 ON、5 為 OFF
2 - 10 V	設定 3 為 ON、4 為 OFF、5 為 ON

c. 輸入訊號失敗時，驅動器位置設定 (開關 6 ~ 8)

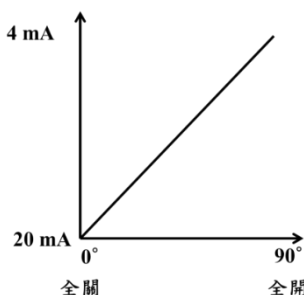
⚠ 輸入訊號值種類由開關 1、2 設定，開關 6 是設定輸入訊號值高低與驅動器運作方向之對應關係。

如須運轉方向相反時(6 設 ON)，請於下單時告知以利修改內部線路，否則輸出訊號會與輸入訊號相反。

當開關 6 設定為 ON 時：



- 程式定義 20 mA / 5 V / 10 V 為全關位置，下圖為輸入訊號 4 - 20 mA 與驅動器開關位置之對應示意圖。



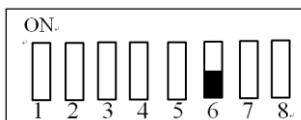
- 此時低輸入訊號值表示驅動器往開的方向運轉，高輸入訊號值表示驅動器往關的方向運轉。

輸入訊號種類	驅動器全開 (90°)	驅動器全關 (0°)
4 - 20 mA	4 mA	20 mA
1 - 5 V	1 V	5 V
2 - 10 V	2 V	10 V

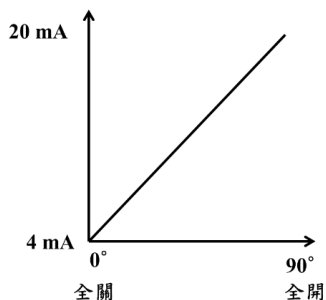
- 當訊號失敗時，可設定之驅動器位置選擇如下：

輸入訊號失敗位置	設定
全開位置 (90°)	設定 7 為 OFF、8 為 ON
全關位置 (0°)	設定 7 為 ON、8 為 OFF
停於原位	設定 7 為 ON、8 為 ON

當開關 6 設定為 OFF 時：



- 程式定義 20 mA / 5 V / 10 V 為全開位置，下圖為輸入訊號 4 - 20 mA 與驅動器開關位置之對應示意圖。



- 此時高輸入訊號值表示驅動器往開的方向運轉，低輸入訊號值表示驅動器往關的方向運轉。

輸入訊號種類	驅動器全開 (90°)	驅動器全關 (0°)
4 - 20 mA	20 mA	4 mA
1 - 5 V	5 V	1 V
2 - 10 V	10 V	2 V

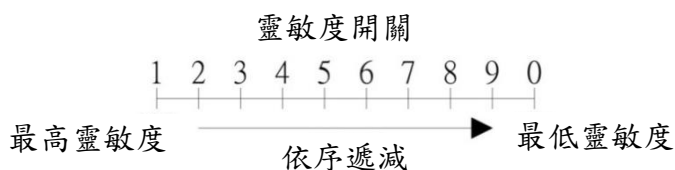
- 當訊號失敗時，可設定之驅動器位置選擇如下：

輸入訊號失敗位置	設定
全開位置 (90°)	設定 7 為 ON、8 為 OFF
全關位置 (0°)	設定 7 為 OFF、8 為 ON
停於原位	設定 7 為 ON、8 為 ON

8.4 靈敏度開關設定(SW2)

當靈敏度設定越高時，輸入訊號之解析度會越高，且相對地死區 (dead band) 會越小。過高的靈敏度設定，可能會導致驅動器無法移動至定位，持續來回運轉，進而造成馬達溫控過熱跳脫，驅動器停止運轉。若發生此狀況，請調低靈敏度設定。



8.4.1 設定



- 開關設定為”1”時：最高靈敏度；開關設定為”0”時：最低靈敏度。

8.4.2 出廠預設值

- OM-1~13、OM-A、OM-AM、OM-H : 3
- OM-F、OM-G : 0

型號	圖示
OM-1~13、OM-H OM-A、OM-AM	
OM-F、OM-G	

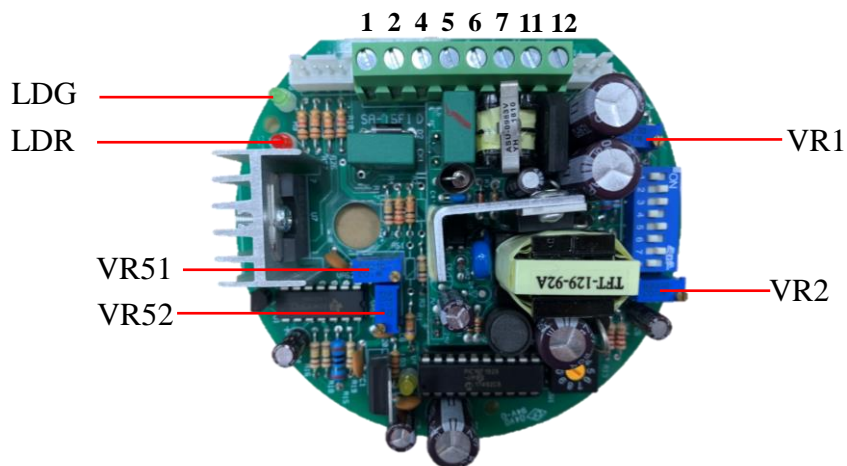
8.5 全開/全關訊號設定

⚠ 此為原廠設定值，一般使用狀況下無需進行調整，除有要求特殊訊號時，在某些情況之下可能需要重新設定。

⚠ 需搭配與設定輸出訊號相符之電表或顯示器。

OM-1、OM-A、OM-AM

- 使用 VR1、VR51、VR2、VR52 開關進行輸出及輸入訊號值微調。

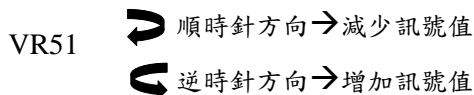


可變電阻	用途	功能
VR1	調整 10 V，20 mA 輸入訊號	全開
VR51	調整 10 V，20 mA 輸出訊號	全開
VR2	調整 2 V，4 mA 輸入訊號	全關
VR52	調整 2 V，4 mA 輸出訊號	全關

⚠ VR51 及 VR52 若經調整，VR1 與 VR2 也需調整。

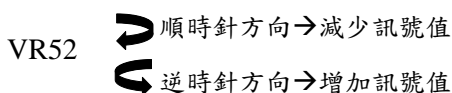
● 全開訊號設定

請將 VR1 以逆時針旋轉，直到聽見咔嗒一聲後輸入 10 V 或 20 mA 至比例板，再將 VR1 以順時針微調直到 LDG 燈持續亮著，調整輸出 VR51 即可完成。如調整 VR51 時，LDG 燈熄滅，繼續順時針轉動 VR1 至 LDG 燈持續亮著即可。



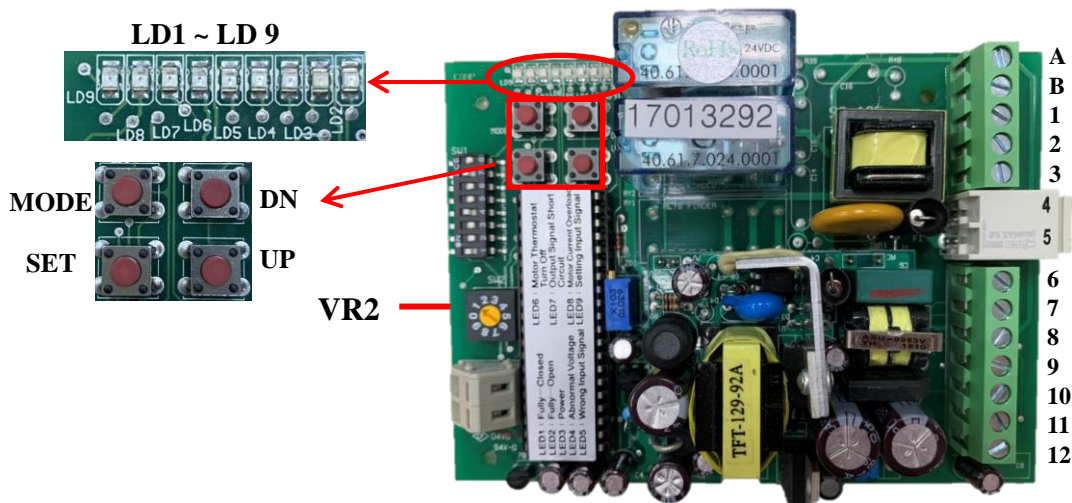
● 全關訊號設定

請將 VR2 以順時針旋轉，直到聽見咔嗒一聲後輸入 2 V 或 4 mA 至比例板，再將 VR2 以逆時針微調直到 LDR 燈持續亮著，調整輸出 VR52 即可完成。如調整 VR52 時，LDR 燈熄滅，繼續逆時針轉動 VR2 至 LDR 燈持續亮著即可。



OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H

- 使用 UP、DN、MODE、SET 鍵進行開、關設定。



指示燈代號	說明	指示燈代號	說明
LD1	全關	LD6	馬達溫控保護裝置啟動
LD2	全開	LD7	輸出訊號短路
LD3	電源	LD8	馬達電流過高
LD4	輸入電壓錯誤	LD9	設定模式
LD5	輸入訊號錯誤		

長按”SET”鍵 2 秒，LD9 亮，此時進入設定模式。

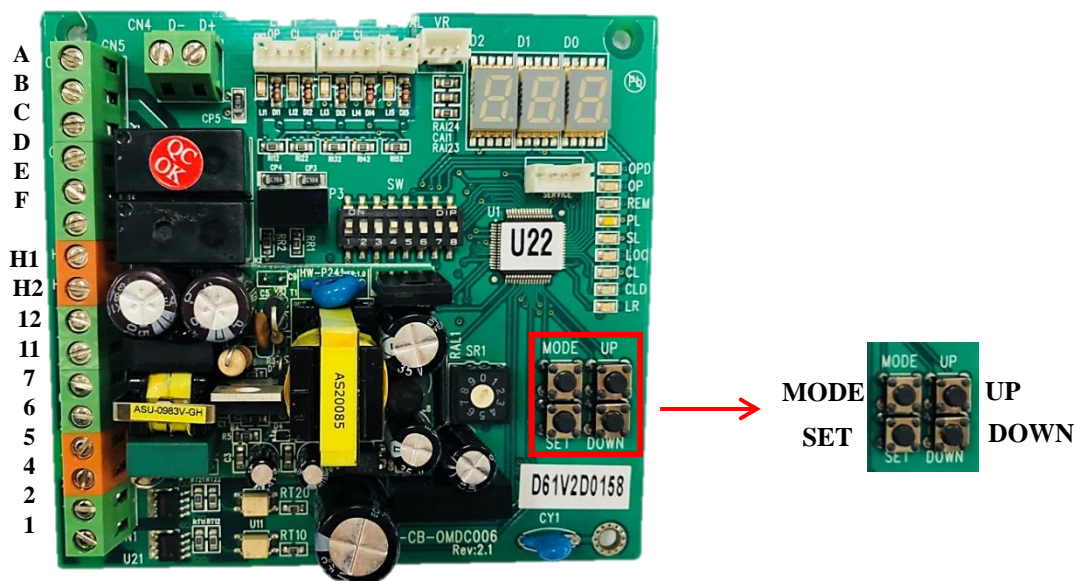
8.6 比例板故障排除

- ⚠️ 操作比例式驅動器時，若發現 LD3 燈未亮或 LD4~LD9 燈亮起時，請參考以下「比例板故障排除表」。**
- ⚠️ 當 LD4~LD8 燈亮起時，請先將故障排除後，再重啟電源以熄滅故障燈。**

燈號	可能情況	解決方式
LD3 燈未亮	<ol style="list-style-type: none"> 1. 未輸入電源。 2. VR 之#8、#9 線路連接錯誤。 3. 比例板故障。 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 確認電源端是否有供電 (比例板端子#4、#5)，請參照 8 (P.15)。 2. 確認配線是否正確。 3. 寄回原廠檢測。
LD4 燈亮 (適用 24V)	電壓低於 20.4V。	確認輸入電壓是否在額定電壓內。
LD5 燈亮	<ol style="list-style-type: none"> 1. 輸入訊號設定 2 - 10 V，卻輸入 4 - 20 mA 訊號。 2. 輸入訊號設定 2 - 10 V，輸入訊號卻大於 13.5 V。 3. 輸入訊號設定 4 - 20 mA，卻輸入 2 - 10 V 訊號。輸入訊號介於 2 - 7 V 時，驅動器可正常運作，若大於 7.2 V 時，LD5 燈亮。 	確認 SW1 的設定與輸入訊號是否相符，請參照 8.3 (P.16 ~ P.18) 設定。
LD 6 燈亮	馬達溫控裝置啟動。	<ol style="list-style-type: none"> 1. 啟動頻率過高，請參照 3.3 (P.3)。 2. 馬達溫控 (MOT) 接點依配線圖接線。
LD7 燈亮	<ol style="list-style-type: none"> 1. 輸出訊號短路。 2. 2 - 10 V 輸入訊號正負極接錯。 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 確認輸出訊號#11 連接“-”、#12 連接“+”是否正確或短路。 2. 確認輸入訊號是否正確。(端子座#6 連接“-”、端子座#7 連接“+”)。
LD8 燈亮	馬達電流過高。	<ol style="list-style-type: none"> 1. 啟動頻率過高，請參照 3.3 (P.3)。 2. 負載扭力是否過大。 3. 馬達是否鎖死 (例：閥體有卡異物)。
LD9 燈亮	進入設定模式-設定全開全關位置。	設定完成後，再按一下“SET”鍵即可離開設定模式。

8.7 MODBUS 比例板介面

此介面為 110/220V 電動驅動器所使用之比例板。



OM-A、OM-AM、OM-1 使用



OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H 使用
工作週期 30%



OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H 使用
工作週期 75%

8.7.1 指撥開關設定(SW1)

指撥開關 SW1 分為開關 1~8，用於輸出訊號、輸入訊號類別設定及訊號失敗時動作方式設定。開關設定往上為「ON」，往下為「OFF」。

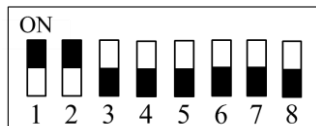
❗ 完成指撥開關設定後，請重新啟動驅動器。

❗ MODBUS 與比例式控制模式不能同時使用。

	1	2	3	4	5	6	7	8
MODBUS	ON	ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
4 - 20 mA 輸入	ON	OFF						
1 - 5 V 輸入	OFF	OFF						
2 - 10 V 輸入	OFF	ON						
4 - 20 mA 輸出			OFF	ON				
2 - 10 V 輸出			ON	OFF				
20 mA / 5 V / 10 V 閥體在全開位置						OFF		
20 mA / 5 V / 10 V 閥體在全關位置						ON		
若輸入訊號失敗時，閥體會在全開位置 (當 S6 設定為 ON)							OFF	ON
若輸入訊號失敗時，閥體會在全關位置 (當 S6 設定為 ON)							ON	OFF
若輸入訊號失敗時，閥體會在全關位置 (當 S6 設定為 OFF)							OFF	ON
若輸入訊號失敗時，閥體會在全開位置 (當 S6 設定為 OFF)							ON	OFF
若輸入訊號失敗時，閥體會停在最後位置							ON	ON

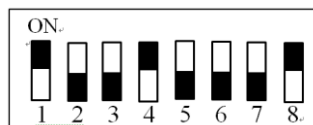
● MODBUS :

山野之原廠設定值 1~2 為 ON；3~8 設定為 OFF。



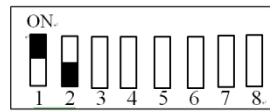
● 比例式 :

山野之原廠設定值 1, 4, 8 為 ON；2, 3, 5, 6, 7 為 OFF。



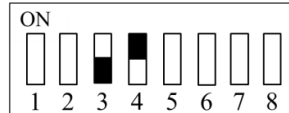
如需變更比例式設定如下：

a. 輸入訊號設定（開關 1 ~ 2）



輸入訊號種類	設定
4 - 20 mA	設定 1 為 ON、2 為 OFF
1 - 5 V	設定 1 及 2 為 OFF
2 - 10 V	設定 1 為 OFF、2 為 ON

b. 輸出訊號設定（開關 3 ~ 5）



輸出訊號種類	設定
4 - 20 mA	設定 3 為 OFF、4 為 ON
2 - 10 V	設定 3 為 ON、4 為 OFF

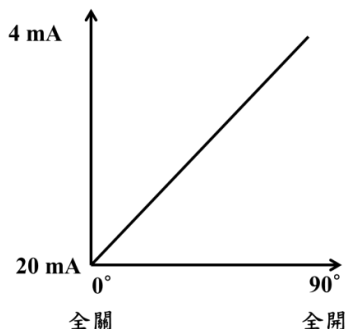
c. 輸入訊號失敗時驅動器位置設定 (開關 6 ~ 8)

⚠ 輸入訊號值種類由開關 1、2 設定，開關 6 是設定輸入訊號值高低與驅動器運作方向之對應關係。

當開關 6 設定為 ON 時



- 程式定義 20 mA / 5 V / 10 V 為全關位置，下圖為輸入訊號 4 - 20 mA 與驅動器開關位置之對應示意圖。



- 此時低輸入訊號值表示驅動器往開的方向運轉，高輸入訊號值表示驅動器往關的方向運轉。

輸入訊號種類	驅動器全開 (90°)	驅動器全關 (0°)
4 - 20 mA	4 mA	20 mA
1 - 5 V	1 V	5 V
2 - 10 V	2 V	10 V

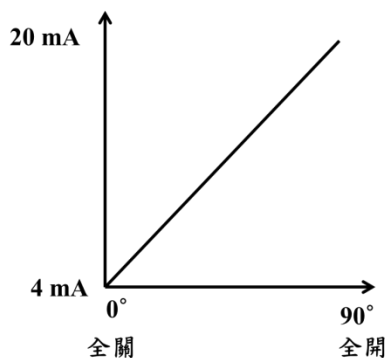
- 當 **訊號失敗** 時，可設定之驅動器位置選擇如下：

輸入訊號失敗位置	設定
全開位置 (90°)	設定 7 為 OFF、8 為 ON
全關位置 (0°)	設定 7 為 ON、8 為 OFF
停於原位	設定 7 為 ON、8 為 ON

當開關 6 設定為 **OFF** 時：



- 程式定義 20 mA / 5 V / 10 V 為全開位置，下圖為輸入訊號 4 - 20mA 與驅動器開關位置之對應示意圖。



- 此時高輸入訊號值表示驅動器往開的方向運轉，低輸入訊號值表示驅動器往關的方向運轉。

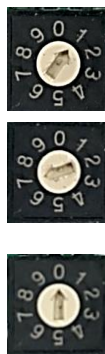
輸入訊號種類	驅動器全開 (90°)	驅動器全關 (0°)
4 - 20 mA	20 mA	4 mA
1 - 5 V	5 V	1 V
2 - 10 V	10 V	2 V

- 當訊號失敗時，可設定之驅動器位置選擇如下：

輸入訊號失敗位置	設定
全開位置 (90°)	設定 7 為 ON、8 為 OFF
全關位置 (0°)	設定 7 為 OFF、8 為 ON
停於原位	設定 7 為 ON、8 為 ON

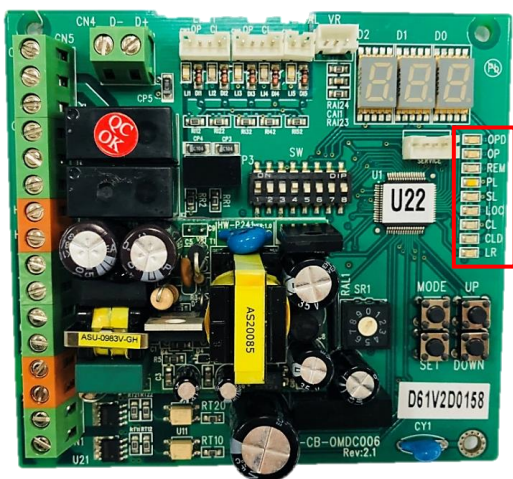
8.7.2 靈敏度開關設定 (SR1)

- OM-2~OM-13、OM-H 出廠預設值:
 選擇「MODBUS」控制，靈敏度預設為 1。
 選擇「類比訊號」控制，靈敏度預設為 7。
- OM-F、OM-G 出廠預設值:
 選擇「MODBUS」控制，靈敏度預設為 0。
 選擇「類比訊號」控制，靈敏度預設為 0。
- 當選「類比訊號」控制:
 當開關設定為 ”1” 時：最高靈敏度；當開關設定為 “0” 時：最低靈敏度。



8.7.3 狀態指示燈

OM-A、OM-AM、OM-1



指示燈代號	驅動器狀態
OPD	全開位置指示
OP	往開的方向運轉中
REM	遠端控制模式
PL	異常警示燈
SL	參數設定模式
LOC	現場操作模式
CL	往關的方向運轉中
CLD	全關位置指示
LR	MCU 指示燈

OM-2 ~ OM-13、OM-F、OM-G、OM-H



指示燈代號	驅動器狀態
OPD	全開位置指示
OP	往開的方向運轉中
REM	遠端控制模式
PL	異常警示燈
SL	參數設定模式
LOC	現場操作模式
CL	往關的方向運轉中
CLD	全關位置指示
LR1	MCU 指示燈

8.7.4 行程設定

- 按”MODE” 鍵 5 次，直到顯示器顯示 **RU0**。
- 長按”SET” 鍵 5 秒，” LOC” 指示燈亮，此時驅動器進入自動運轉設定模式。
- 待驅動器完成自動設定，驅動器完全停止，”LOC” 指示燈熄滅，行程設定即完成。

8.7.5 訊號設定

⚠ 如項次 8.7.4 的行程設定未達需求，訊號需獨立調整時，請參照以下步驟逐一設定。

- 全關輸入訊號設定
 - a. 按”MODE”鍵數次，直到顯示器顯示 **I000**，按一下”SET”鍵，進入訊號設定模式。
 - b. 利用”UP”及”DOWN”鍵搜尋，直到顯示器顯示為 **2rI**。
 - c. 長按”SET”鍵 3 秒，直到顯示器 **2rI** 閃爍。
 - d. 依照指撥開關設定之輸入訊號種類，輸入訊號 (1 V 或 2 V 或 4 mA)。
 - e. 按一下”SET”鍵後，再按”MODE”鍵 2 次，完成全關輸入訊號設定。
- 全開輸入訊號設定
 - a. 按”MODE”鍵數次，直到顯示器顯示 **I000**，按一下”SET”鍵，進入訊號設定模式。
 - b. 利用”UP”及”DOWN”鍵搜尋，直到顯示器顯示 **FUI**。
 - c. 長按”SET”鍵 3 秒，直到顯示器 **FUI** 閃爍。
 - d. 依照指撥開關設定之輸入訊號種類，輸入訊號 (5 V 或 10 V 或 20 mA)。
 - e. 按一下”SET”鍵後，再按”MODE”鍵 2 次，完成全開輸入訊號設定。
- 全關輸出訊號設定

⚠ 需搭配與設定輸出訊號相符之電表或顯示器。

 - a. 按”MODE”鍵數次，直到顯示器顯示 **I000**，按一下”SET”鍵，進入訊號設定模式。
 - b. 利用”UP”及”DOWN”鍵搜尋，直到顯示器顯示 **2F0**。
 - c. 長按”SET”鍵 3 秒。
 - d. 利用”UP”及”DOWN”鍵調整輸出值，直到輸出訊號接受器所接收到的值為所需之訊號。
 - e. 按一下”SET”鍵後，再按”MODE”鍵 2 次，完成全關輸出訊號設定。
- 全開輸出訊號設定

⚠ 需搭配與設定輸出訊號相符之電表或顯示器。

 - a. 按”MODE”鍵數次，直到顯示器顯示 **I000**，按一下”SET”鍵，進入訊號設定模式。

- b. 利用”UP”及”DOWN”鍵搜尋，直到顯示 **FFo**。
- c. 長按”SET”鍵 3 秒。
- d. 利用”UP”及”DOWN”鍵調整輸出值，直到輸出訊號接受器所接收到的值為所需之訊號。
- e. 按一下”SET”鍵後，再按”MODE”鍵 2 次，完成全開輸出訊號設定。

8.7.6 延遲開關設定 (此設定僅適用於 OM-A、OM-AM、OM-1)

- a. 按”MODE”鍵數次，直到顯示器顯示 **PAR**，按一下”SET”鍵，進入參數設定模式。
- b. 利用”UP”及”DOWN”鍵搜尋，直到顯示 **SPd**，長按”SET”鍵 3 秒進入設定。
- c. 利用”UP”及”DOWN”鍵設定至所需段位。

段位	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
運轉秒數	正常	30	60	80	100	120	150	180	200	200

⚠ 若段位設定低於產品之標準運轉秒數，產品則無法依照所設定段位之運轉秒數執行。

- d. 按一下”SET”鍵，完成延遲開關段位設定。
- e. 按”MODE”鍵 5 次，回到顯示開度指示，完成設定。

8.7.7 警示訊息閱覽

- a. 按”MODE”鍵 1 次直到顯示器顯示 **AL**，按一下”SET”鍵，進入警示訊息閱覽。
- b. 使用”UP”與”DOWN”鍵即可閱覽歷史警示訊息，代碼說明與操作範例參閱下面說明：

OM-A、OM-AM、OM-1

9.55

↑ ↑

資料筆數 異常記錄

資料筆數代碼說明 (9, 8, 7...0)	異常記錄代碼說明	解決方案
<p>9 (為最新資料)</p> <p>8</p> <p>7</p> <p>6</p> <p>5</p> <p>4</p> <p>3</p> <p>2</p> <p>1</p> <p>0 (為最舊資料)</p>	<p>01</p> <p>輸入訊號異常警示</p>	<p>1. 檢查輸入訊號與指撥開關設定是否相符正確。</p>
	<p>55</p> <p>此筆資料無異常紀錄</p>	

**OM-2 ~ OM-13、
OM-F、OM-G、OM-H**

99.5





↑ ↑

資料筆數 異常記錄





資料筆數代碼說明 (99, 98, 97...0)	異常記錄代碼說明	解決方案
<p>99 (為最新資料)</p> <p>98</p> <p>97</p> <p>96</p> <p>95</p> <p>94</p> <p>93</p> <p>92</p> <p>91</p> <p>90</p> <p>⋮</p> <p>0 (為最舊資料)</p>	<p>!.</p> <p>輸入訊號異常警示</p>	<p>1. 檢查輸入訊號與指撥開關設定是否相符正確。</p>
	<p>0</p> <p>此筆資料無異常紀錄</p>	

⚠️ 最新的資料會留在第一筆的位置，在出現新的異常紀錄後，原本第一筆的資料會向第二筆資料的位置移動。

- 操作範例一

- 欲查詢第一筆資料時，連續按”MODE”鍵數次→直到顯示器顯示 
→按一下”SET”鍵→顯示器顯示  此資料為第一筆資料
- 欲查詢第八筆資料時，連續按”MODE”鍵數次→直到顯示器顯示 
→按一下”SET”鍵→【參數設定鍵 DOWN】按 7 次則顯示  此資料為第八筆資料。

- 操作範例二

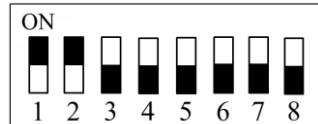
- 欲查詢第一筆資料時，連續按”MODE”鍵數次→直到顯示器顯示 
→按一下”SET”鍵→顯示器顯示  此資料為第一筆資料
- 欲查詢第八筆資料時，連續按”MODE”鍵數次→直到顯示器顯示 
→按一下”SET”鍵→【參數設定鍵 DOWN】按 7 次則顯示  此資料為第八筆資料。

8.7.8 MODBUS 通訊設定

⚠ MODBUS 與比例式控制模式不可同步使用。

- **MODBUS :**

山野之原廠設定值 1 ~ 2 為 ON ; 3 ~ 8 設定為 OFF。



- **設定鮑率 :**

a. 按”MODE”鍵 2 次，直到顯示器顯示 **PAR**。

b. 按一下”SET”鍵，顯示器顯示 **SPd**。

c. 按”DOWN”鍵 10 次顯示器顯示 **BRU**。

d. 長按”SET”鍵 3 秒，此時顯示器出現數值並且閃爍，進入設定模式。

e. 利用”UP”與”DOWN” 鍵設定 MODBUS 鮑率，依實際使用需求調整參數如下表：

設定值	鮑率
4 (預設值)	9600
5	19200

f. 鮑率設定參數選定後，按一下”SET”鍵，完成鮑率設定。

- **站號設定**

a. 按一下”DOWN”鍵，顯示器顯示 **Id**。

b. 長按”SET”鍵 3 秒，此時顯示器出現數值並且閃爍，進入設定模式。

c. 利用”UP”與”DOWN”鍵設定需要的站號位置。 <設定範圍：1 ~ 127> (預設：1)

d. 站號位置選定後，按一下”SET”鍵，完成站號設定。

- 按”MODE”鍵 4 下，回到主畫面。

8.7.9 MODBUS 參數位址

參數位址 (16 進位)	功能	設定範圍 (16 進位)
5	MODBUS 站號	1 ~ 127 站
6	MODBUS 鮑率	4 ~ 5
8	開度控制(%)	0 ~ 64
9	開度回授(%)	0 ~ 64

9. 故障排除

三點浮動型控制

馬達無法運轉及馬達過熱

可能情況	解決方式
1. 全關微動開關未跳脫。	1. 請用手動方式轉至全關，並確認微動開關已完全跳脫。
2. 馬達軸心或培林銹蝕卡死。	2. 更換馬達。
3. 端子座#3、#4 同時供電（線路異常）。	3. 請依上蓋內側配線圖進行配線，並確認線路是否正常。
4. 閥體管內是否有異物卡住。	4. 拆下閥體檢查是否有異物卡住。
5. 閥體橡膠硬化或扭力過大（閥類需經過一段很長的時間才能關閉）。	5. 利用手輪轉動測試是否能改善，若無法請更換新閥體。

驅動器運轉正常但馬達發燙

可能情況	解決方式
1. 在全開或全關位置時，機械限位裝置碰到齒輪，使馬達鎖死。	1. 重新設定機械限位裝置和凸輪調整步驟，請參照 7 (P.9 ~ P.14)。
2. 負載（閥體扭力）過大。	2. 使用一段時間後，此情況經常會發生，建議更換新的閥體。
3. 送錯電壓。	3. 請確認輸入電壓是否正確。
4. 驅動器運轉頻繁（啟動頻率過高）。	4. 改變系統頻寬或改用高啟動頻率之驅動器，請參照 3.3 (P.3)。

同時操作 2 台以上驅動器，有時候運轉不正常以及馬達發燙

可能情況	解決方式
並聯使用。	1. 加裝並聯板(選配)。
	2. 請聯繫經銷商取得並聯使用之配線圖。

無論送電或是利用手輪轉動時，閥體都無法運轉至全開或全關位置

可能情況	解決方式
1. 驅動器與閥類安裝異常。	1. 請參照 5.3 安裝步驟 (P.6)。
2. 控制凸輪之固定螺絲鬆脫（角度失準）。	2. 請參考機械限位裝置及凸輪調整步驟，請參照 7 (P.9 ~ P.14)。
3. 閥類扭力大於驅動器扭力。	3. 更換新的閥體或扭力較大之驅動器。
4. 驅動器與閥類安裝角度不正確。	4. 將驅動器與閥類分離以檢查角度。

送電後電子板無燈號顯示

可能情況	解決方式
1. 輸入電壓錯誤。 2. 保險絲燒毀。 3. 電子板故障。	1. 請確認電壓是否正確。 2. 請更換保險絲。 3. 請更換電子板。

電容器故障

可能情況	解決方式
環境溫度過高或過低。	請於環境溫度- 30 °C ~ + 65 °C (- 22 °F ~ 149 °F) 使用。

比例式控制**燈號 (LD4 ~ LD9) 亮起時**

解決方式
請參照 8.6 (P.22)。

當比例板上燈號正常時，但驅動器無法正常操作或只能執行全開及全關動作時

可能情況	解決方式
訊號線正負接相反 (意即訊號失敗)。	請參照配線圖，確認輸入訊號線是否連接正確 (端子座#6 連接“-”，端子座#7 連接“+”)。

無法比例式控制

可能情況	解決方式
1. 比例板故障，驅動器無法運轉或只能單方向運轉。 2. 可變電阻 (VR) 故障，造成區間會無法控制或回授異常。 3. 輸入訊號錯誤。	1. 請更換比例板。 2. 請更換可變電阻 (VR)。 3. 請確認輸入訊號是否正確，請參照 8.3 (P.16 ~ P.18)。

10. 保 固

保固期間為出廠後 12 個月，但此保固不包含未遵循本產品之規格與操作手冊內容之方式操作或不當使用本產品、修改及竄改，且此保固僅針對直接的購買者不包含轉手的第三者，對於保固期內所取得的服務，購買者必須先向山野取得退回的授權，產品必須退回到山野並運費預付。

此保固已說明所有法律上的責任、義務及保固聲明，任何暗指的保固，包含再銷售所指的保固不在此範圍內，山野沒有義務針對產品使用上所產生的任何特殊、附帶的或間接發生的損壞，或者因為超過山野控制範圍內所發生的延遲而延長山野保固責任。

11. 產品廢棄處理

產品需遵循當地環保法規進行報廢回收。



山野電機工業股份有限公司

43244 台中市大肚區沙田路一段854巷68號
Tel: +886-4-26985666 Fax: +886-4-26983668
E-mail: service@sunyeh.com
www.sunyeh.com

