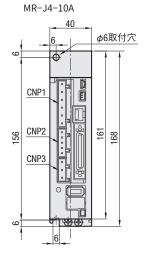
アンプ/ドライバ 仕様 三菱電機製 アンプ仕様

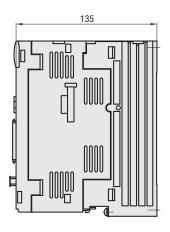
三菱電機製ACサーボ MELSERVO-J4シリーズ

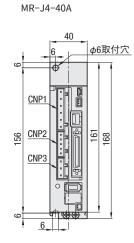
■アンプ基本仕様

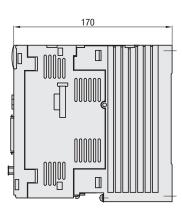
t	ナーボアンプ型式	MR-J4-10A/MR-J4-40A
主回路電源 入力	電圧・周波数	三相・単相AC200~240V/50,60Hz
	許容電圧変動	三相または単相AC170~264V
	許容周波数変動	±5%以内
	電圧・周波数	単相AC200~240V/50,60Hz
制御回路電源	許容電圧変動	単相AC170~264V
入力	許容周波数変動	±5%以内
	消費電力	30W
インタフェース用電源		DC24V±10%(必要電流容量: 0.5A)
許容回生電力	アンプ内蔵回生抵抗器	10A:無 40A:10W
	制御方式	正弦波PWM制御・電流制御方式
ダ-	イナミックブレーキ	内蔵
保護機能		過電流遮断、回生過電圧遮断、過負荷遮断(電子サーマル)、サーボモータ過熱保護、 検出器異常保護、回生異常保護、不足電圧・瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護
	最大入力パルス周波数	4Mpps(差動レシーバ時)、200kpps(オープンコレクタ時)
	位置決め帰還パルス	エンコ-ダ分解能(サーボモ-タ1回転あたりの分解能): 22ビット
位置制御	指令パルス倍率	電子ギアA/B倍 A=1~16777215、B=1~16777215 1/10 <a b<4000<="" td="">
モード	位置決め完了幅設定	0~±65535pulse (指令パルス単位)
	誤差過大	<u> </u>
	トルク制限	パラメ-タ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/最大トルク)
	速度制御範囲	アナログ速度指令 1:2000、内部速度指令 1:5000
	アナログ速度指令入力	DC 0~±10V/定格回転速度
速度制御	速度変動率	±0.01%以下 (負荷変動0~100%)
モード		0% (電源変動±10%)
		±0.2%以下 (周囲温度25°C±10°C) アナログ速度指令時のみ
	トルク制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/最大トルク)
トルク制御	アナログトルク指令入力	DC 0~±8V/最大トルク(入力インピーダンス10~12kΩ)
モード	速度制限	パラメータ設定または外部アナログ入力による設定(DC 0~+10V/定格回転速度)
		自冷、開放 (IP20)
	周囲温度	0~55℃ (凍結のないこと)、保存: -20~65℃ (凍結のないこと)
環境	周囲湿度	運転5~90%RH以下(結露のないこと)、保存:運転5~90%RH以下(結露のないこと)
	雰囲気	屋内(直射日光が当たらないこと)、腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のないこと
	標高	海抜2000m以下
	振動	5.9m/s²以下、10Hz~55Hz (X,Y,Z各方向)
	質量	10A: 0.8kg 40A: 1.0kg

■外形寸法図









オリエンタルモーター製 αSTEPドライバ仕様

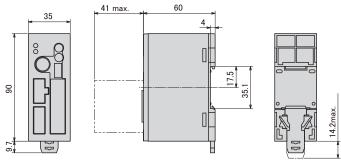
オリエンタルモーター製 αSTEP ARD-K

■ドライバ基本什様

■ I > I / 1 / 1 / 1 / 1 / 1 / 1 / 1 / 1 / 1 /	■「ノバ金やは塚					
入力電源		DC24 V±10%				
速度・位置制御指令		パルス列入力				
最大入力パルス周波数		上位コントローラがラインドライバ出力:500kHz (Duty50%時) 上位コントローラがオープンコレクタ出力:250kHz (Duty50% 時) ※1				
保護機能		アラームが発生するとALM出力がOFFになり、モーターが停止します。 (運転データ異常のアラームだけは、モーターの電流が遮断されないため、運転を継続します。) 「過熱保護、過負荷、速度過剰、指令パルス異常、過電圧保護、不足電圧、カレントオン時位置偏差過大、カレントオフ時位置偏差過大、運転データ 異常、電子ギヤ設定異常、運転時センサエラー、初期時センサエラー、初期時ローター回転エラー、モーター組合せエラー、EEPROMエラー]				
入力信号		フォトカプラ入力 • DC5V入力時 入力抵抗:200Ω、DC24V入力時 入力抵抗 2.7kΩ • DC5V入力時 入力抵抗:200Ω、DC24V入力時 入力抵抗 2.7kΩ 「CWパルス入力 / パルス入力 (+5V / ラインドライバ)、CWパルス入力 / パルス入力 (+24V) • CCWパルス入力 / 回転方向入力 (+5V / ラインドライバ)、CCWパルス入力 / 回転方向入力 (+24V)] • DC5V ~ 24V入力 入力抵抗:3.0kΩ 「カレントオン、偏差カウンタクリア/アラームリセット、電流制御モードオン、分解能切替、電気原点復帰運転、位置リセット、励磁オフ]				
出力信号		・フォトカプラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件 DC30V、15mA以下 [アラーム、ワーニング、位置決め完了、運転準備完了、トルク制限、タイミング信号(オープンコレクタ)] ・ラインドライバ出力 26C31相当 [A相パルス出力(ラインドライバ)、B相パルス出力(ラインドライバ)、タイミング信号(ラインドライバ)]				
使用環境(動作時)	周囲温度	0~+50℃ (凍結しないこと)				
	周囲湿度	85%以下(結露しないこと)				
	雰囲気	腐食性ガス、塵埃がないこと。水、油がかからないこと。				

※1 別売の汎用ケーブル(CC36D1-1)を使用したときの値です。 ※2 製品本体が樹脂カバーで覆われているため、絶縁抵抗、絶縁耐圧の記載はしておりません。

■外形寸法図

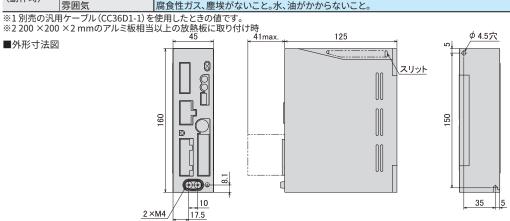


オリエンタルモーター製 αSTEP ARD-A

■ドライバ基本仕様

■ログログを全体は				
入力電源		単相100-115V - 15~+10% 50/60Hz		
速度・位置制御指令		パルス列入力		
最大入力パルス周波数		上位コントローラがラインドライバ出力:500kHz (Duty50%時) 上位コントローラがオープンコレクタ出力:250kHz (Duty50% 時) ※1		
保護機能		アラームが発生するとALM出力がOFFになり、モーターが停止します。 (運転データ異常のアラームだけは、モーターの電流が遮断されないため、運転を継続します。) [過熱保護、過負荷、速度過剰、指令パルス異常、回生抵抗器過熱、過電圧保護、主電源エラー、不足電圧、カレントオン時位置偏差過大、 カレントオフ時位置偏差過大、過電流保護、動力系回路異常、運転データ異常、電子ギヤ設定異常、運転時センサエラー、初期時センサエラー、 初期時ローター回転エラー、モーター組合せエラー、EEPROMエラー]		
入力信号		フォトカプラ入力 ・ DC5V入力時 入力抵抗:2000、 DC24V入力時 入力抵抗 2.7kΩ [CWパルス入力 / パルス入力(+5V/ラインドライバ)、 CWパルス入力 / パルス入力(+24V) CCWパルス入力 / 回転方向入力(+5V/ラインドライバ)、 CCWパルス入力 / 回転方向入力(+24V)] ・ DC5V~24V入力 入力抵抗:3.0kΩ [カレントオン、偏差カウンタクリア/アラームリセット、電流制御モードオン、分解能切替、電気原点復帰運転、位置リセット、励磁オフ]		
出力信号		 ・フォトカプラ・オープンコレクタ出力 外部使用条件 DC30V、15mA以下 [アラーム、ワーニング、位置決め完了、運転準備完了、トルク制限、タイミング信号(オープンコレクタ)] ・ラインドライバ出力 26C31相当 [A相パルス出力(ラインドライバ)、B相パルス出力(ラインドライバ)、タイミング信号(ラインドライバ)] 		
絶縁抵抗		以下の通りにDC500Vメガーにて測定した値が100MΩ以上あります。 ・保護接地端子ー電源端子間 ・信号入出力端子ー電源端子間		
絶縁耐圧		以下の通りに1分間印加しても異常を認めません。 ・保護接地端子-電源端子間:AC1.5kV 50Hzまたは60Hz ・信号入出力端子-電源端子間:AC1.8kV 50Hzまたは60Hz		
使用環境(動作時)	周囲温度	0~+50℃ (凍結のないこと)※2		
	周囲湿度	85%以下(結露しないこと)		
	雰囲気	腐食性ガス、塵埃がないこと。水、油がかからないこと。		





ドライバ仕様 オリエンタルモーター製 5相ステッピングドライバ仕様

オリエンタルモーター製 5相ステッピング RKS545AA (MA) /RKS566AA (MA)

■ドライバ基本仕様

入力電源		単相100-120V -15~+10% 50/60Hz		
速度・位置制御指令		パルス列入力		
最大入力パルス周波数		上位コントローラがラインドライバ出力:500kHz (Duty50%時)		
		上位コントローラがオープンコレクタ出力:250kHz (Duty50% 時)※1		
保護機能		アラームが発生するとALM出力がOFFになり、モーターの励磁が遮断されて、保持トルクがなくなります。同時にALARM LEDが点滅します。 電磁ブレーキ付モーターの場合は、電磁ブレーキが自動で保持されます。		
		竜盛プレーイヤリモーダーの場合は、竜盛プレーイが自動で休存されます。 「主回路過熱、過電圧、過速度、過電流、不足電圧、電磁ブレーキ自動制御異常、電解コンデンサ異常、 EEPROM異常、 CPU周辺回路異常		
		江土田即通統・週 电広、廻逐族、週 电/// ・		
		[AWO, CS, FREE, ALM-RST]		
入力信号		フォトカプラ入力 入力信号電圧: 3V~5.25V / [CW (PLS) +5V、CCW (DIR) +5V]		
		フォトカプラ入力 入力信号電圧: 21.6V~26.4V / [CW (PLS) + 24V、CCW (DIR) + 24V]		
出力信号		フォトカプラ・オープンコレクタ出力 / 外部使用条件: DC30V 10mA以下		
шлио		[READY、ALM、TIM]		
		アラームが発生するとALM出力がOFFになり、モーターの励磁が遮断されて、保持トルクがなくなります。同時にALARM LEDが点滅します。		
機能		電磁ブレーキ付モーターの場合は、電磁ブレーキが自動で保持されます。		
		[主回路過熱、過電圧、過速度、過電流、不足電圧、電磁ブレーキ自動制御異常、電解コンデンサ異常、EEPROM異常、CPU周辺回路異常]		
		DC500 Vメガーを次の場所に印加したとき、100 MΩ以上あること。		
絶縁抵抗 		• 保護接地端子一電源端子間		
		・入出力信号端子-電源端子間 規定の電圧を次の場所に1分間印加しても異常がないこと。		
絶縁耐圧		・保護接地端子ー電源端子間:AC1.8kV 50Hzまたは60Hz		
		体版技化		
使用環境 (動作時)	周囲温度	0~+50°C (凍結のないこと) ※1		
	周囲湿度	85%以下(結露しないこと)		
	雰囲気	腐食性ガス、塵埃がないこと。水、油がかからないこと。		

※1200×200×2 mmのアルミ板相当以上の放熱板に取り付け時

*電磁ブレーキ付のみ。

■外形寸法図

RKS545AA (MA) [電磁ブレーキ付き]

RKS566AA (MA)

