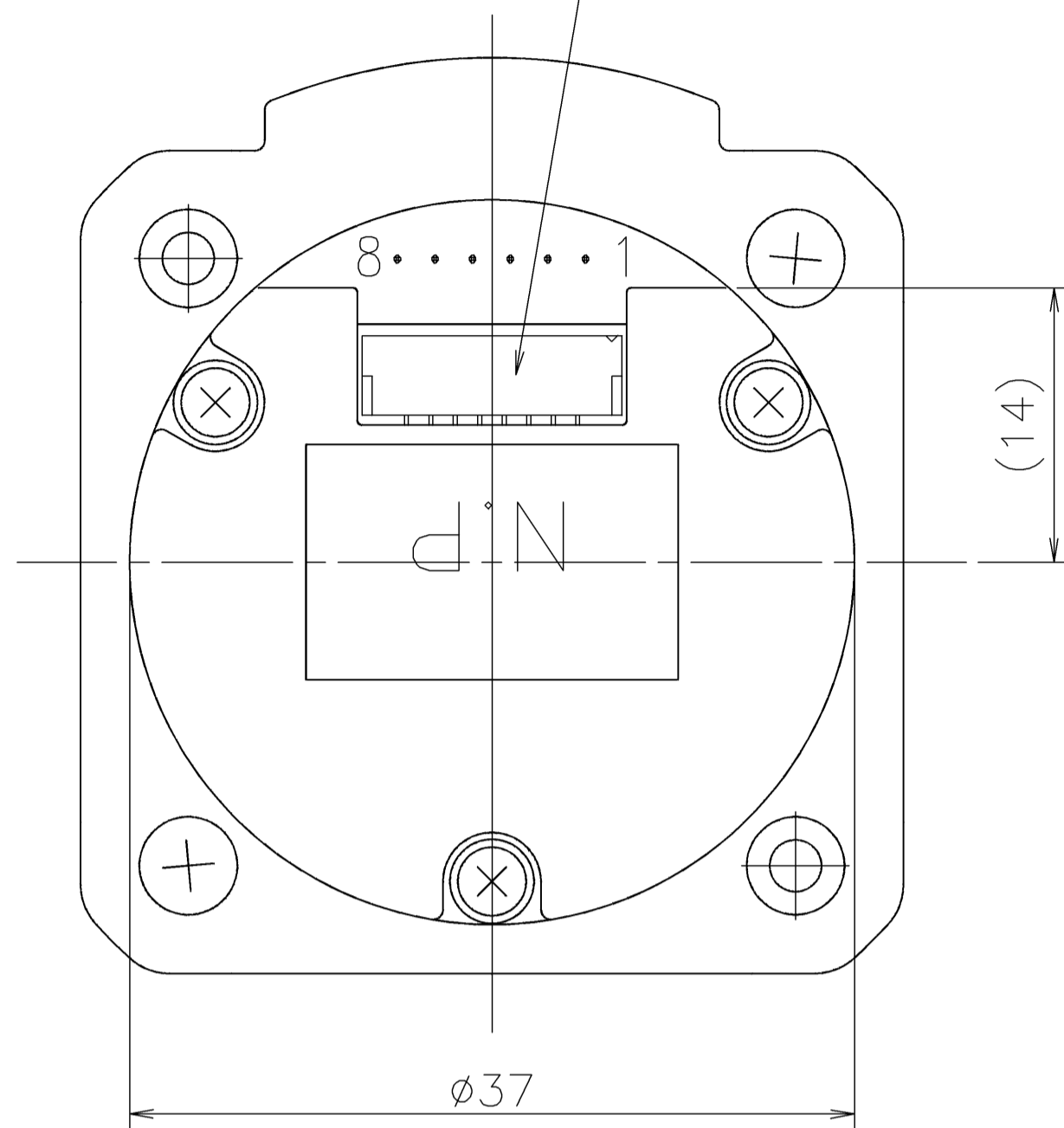


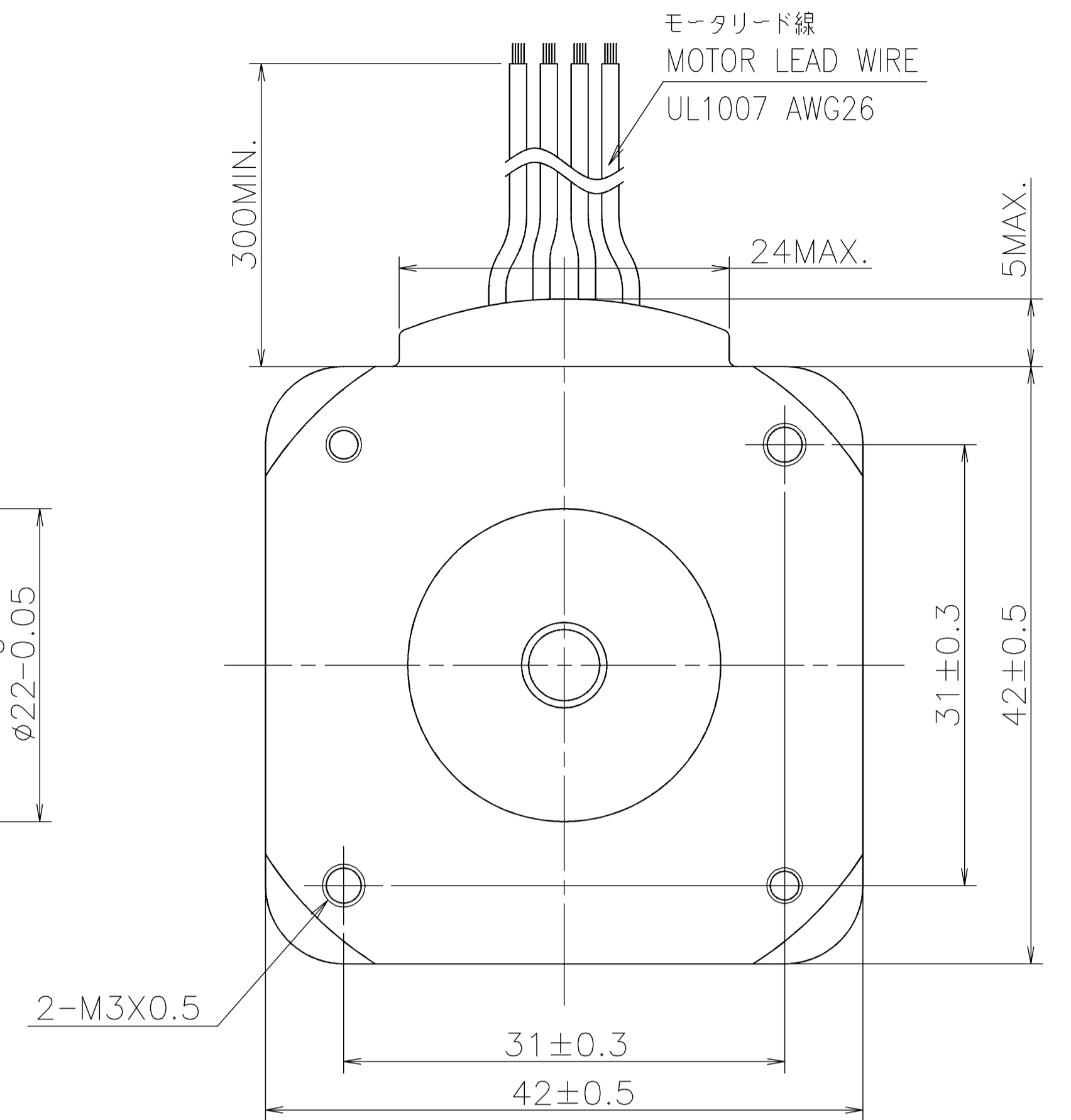
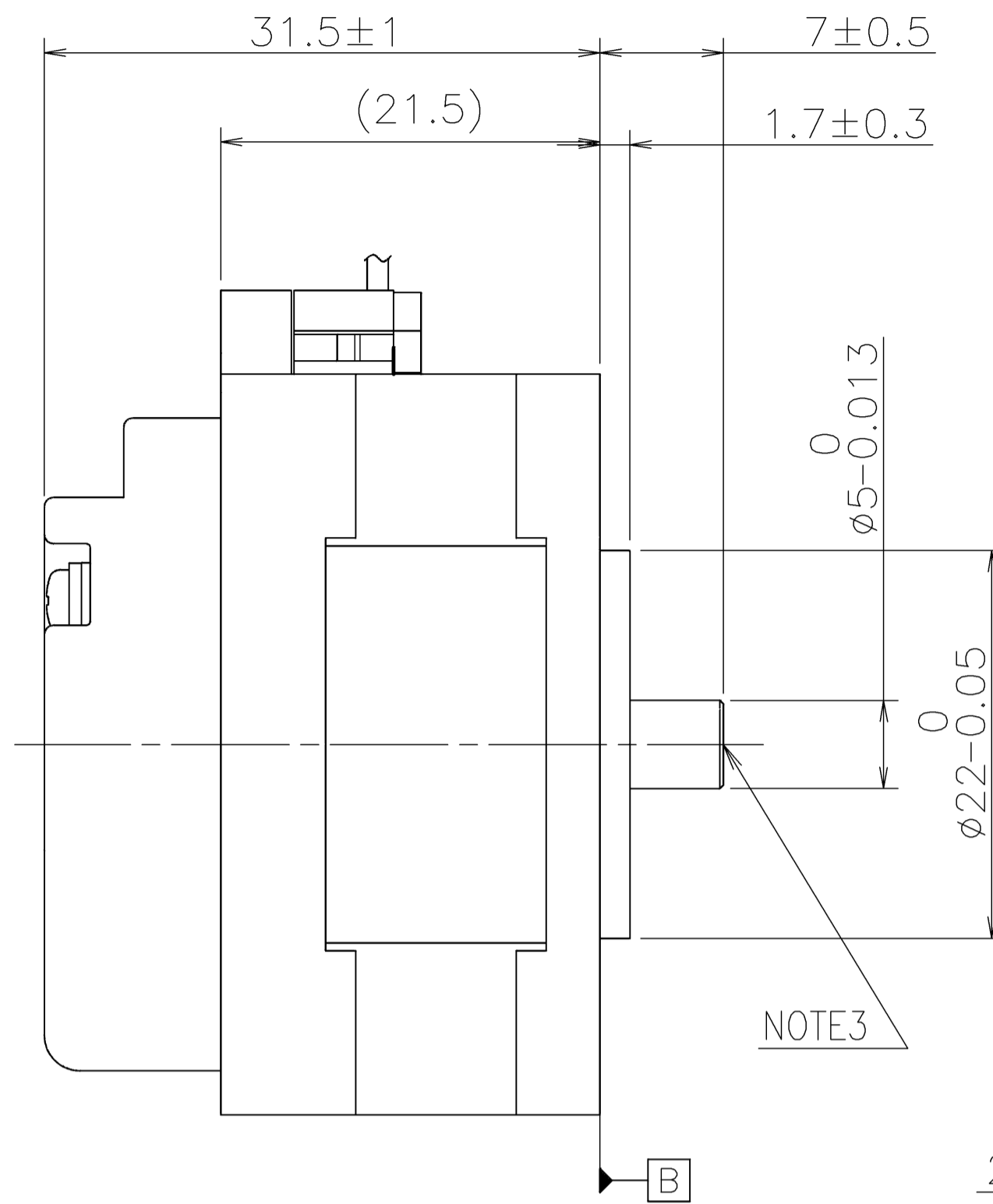
エンコーダ ピン配列
PIN ASSIGNMENT OF ENCODER CONNECTOR

ピン番号 PIN No.	
1	0V
2	+5V
3	CHANNEL Z
4	CHANNEL Z
5	CHANNEL B
6	CHANNEL B
7	CHANNEL A
8	CHANNEL A

エンコーダ コネクタ
ENCODER CONNECTOR
メーカー MANUFACTURER: JST
ヘッダー HEADER: SM08B-GHS-GB-TB



適合コネクタ (日本圧着端子製造) NOTE4 SUITABLE CONNECTOR (JST)	
ハウジング HOUSING	: GHR-08V-S
圧着タイプ CRIMPING TYPE	ハウジング HOUSING コンタクト CONTACT : SSSL-002GA1-P0.2



定格特性
RATED CHARACTERISTICS

相数 PHASES	2
基本ステップ角度 FUNDAMENTAL STEP ANGLE	1.8 °
定格電圧 RATED VOLTAGE	5.4 V[DC]
定格電流 RATED CURRENT	1 A/PHASE
巻線抵抗 WINDING RESISTANCE	5.4 Ω±10% at 25°C
巻線インダクタンス WINDING INDUCTANCE	2.9 mH±20% at 1 kHz, 1 V(p-p)
ホールディングトルク HOLDING TORQUE	0.186 N·m MIN. at I=1 A/phase 2PHASE EXCITATION
脱出トルク PULL-OUT TORQUE	0.14 N·m MIN. at 1000 pulse/s

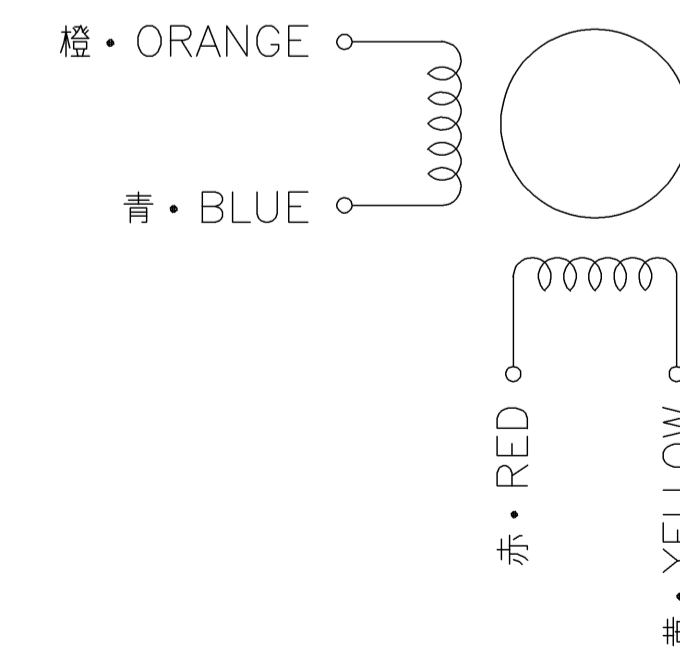
- NOTE1. 山洋標準 2相励磁駆動回路による。E=24 V[DC], I=1 A/相 (設定値)
SANYO STANDARD 2 PHASE EXCITATION DRIVE CIRCUIT WAS USED. E=24 V[DC], I=1 A/PHASE (SET VALUE)
2. 温度上昇は、モータを 160×160×6t アルミ放熱板に取付け、2相励磁E=5.4 V/相一定にて励磁し、抵抗法により測定。
MOUNT A MOTOR ON 160×160×6t ALUMINUM HEAT SINK AND ENERGIZE A COIL AT 2 PHASE EXCITATION, E=5.4 V/PHASE CONSTANT. MEASURED BY THE RESISTANCE METHOD.
3. シャフトセンター穴の有無は、山洋電気株式会社の任意とする。
CENTER HOLE ON THE SHAFT END IS NOT ALWAYS MADE.
4. 適合ハウジング及びコンタクトは、ユーザー様でご用意してください。
PLEASE SUPPLY MATING HOUSING AND CONTACTS BY THE USER-SELF.
5. モータ表面温度は、85℃以下で使用してください。
PLEASE USE A MOTOR WITH THE SURFACE TEMPERATURE OF 85°C OR LESS.

回転方向
DIRECTION OF ROTATION

下記の順に直流励磁した場合、回転方向は面B側より見て時計方向回転のこと。
WHEN A MOTOR IS SEQUENCED AS SHOWN IN THE TABLE BELOW, THE SHAFT ROTATION MUST BE CLOCKWISE WHEN YOU SEE FROM SURFACE "B" SIDE.

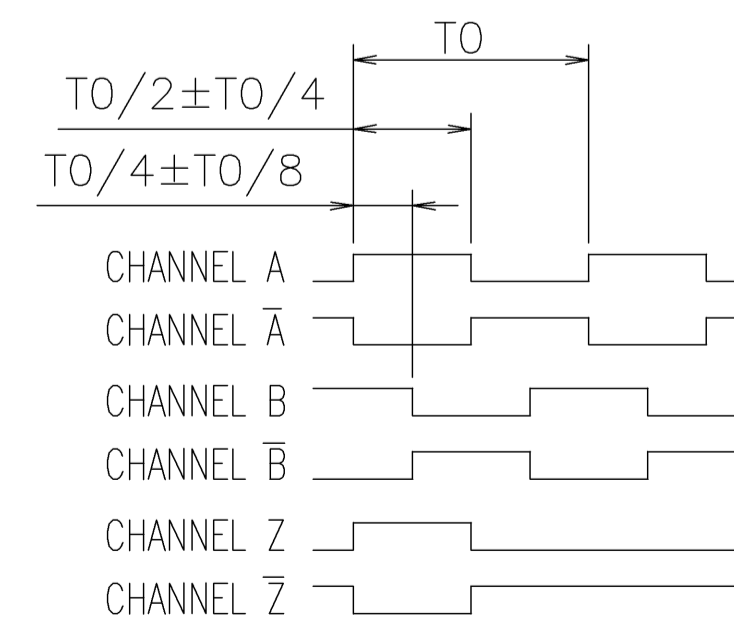
		リード線色 LEADS COLOR			
		赤・RED	青・BLUE	黄・YELLOW	橙・ORANGE
励磁順序 ENERGIZE ORDER	1	⊖	⊖	⊕	⊕
	2	⊕	⊖	⊖	⊕
	3	⊕	⊕	⊖	⊖
	4	⊖	⊕	⊕	⊖

モータ内部結線
MOTOR CONNECTION



エンコーダ特性 ENCODER CHARACTERISTICS	
基本分割数 RESOLUTION	1000P/R
チャンネル数 NUMBER OF CHANNEL	3
出力方式 OUTPUT MODE	LINE DRIVER(C-MOS)
最高応答周波数 MAX. RESPONSE FREQUENCY	55 kHz
電源電圧 SUPPLY VOLTAGE	5 V (DC) ±5%
消費電流 CURRENT CONSUMPTION	100 mA MAX.
出力波形 OUTPUT WAVEFORM	REFER TO FIG.1

エンコーダ出力波形
FIG.1 ENCODER OUTPUT WAVE FORM



面B側より見て反時計方向回転時
WHEN YOU SEE FROM SURFACE "B" SIDE,
THE SHAFT ROTATION IS COUNTERCLOCKWISE.

NOTE1 最大自起動周波数
MAXIMUM STARTING PULSE RATE 1400 pulse/s MIN. at NO LOAD 無負荷時

NOTE1 最大連続応答周波数
MAXIMUM SLEWING PULSE RATE 2200 pulse/s MIN. at NO LOAD 無負荷時

静止角度誤差
POSITIONAL ACCURACY ±0.09 °(0.18° SPREAD MAX.) 2相励磁

温度上昇値

NOTE2 温度上昇値
TEMPERATURE RISE 80 K MAX.

ロータイナーシャ
ROTOR INERTIA 0.028×10⁻⁴ kg·m² NOMINAL

質量
MASS 0.17 kg NOMINAL

耐熱クラス
THERMAL CLASS B

許容スラスト荷重
ALLOWABLE THRUST LOAD 4.9 N

許容ラジアル荷重
ALLOWABLE RADIAL LOAD 25 N 軸先端荷重
LOAD TO SHAFT END.

承認 APPROVED BY A. MIYAHARA 16-07-19	部品分類記号 PCM 35050
検査 CHECKED BY M. KAWANO 16-07-22	名称 TITLE STEPPING MOTOR
設計 DESIGNER T. KITAZAWA 16-07-19	
山洋電気株式会社 SANYO DENKI CO., LTD.	図番 DWG NO. SS2422-50XE100/A
尺規 SCALE mm	図面番号 D11K,C1
図号 A NEW DESIGN 16-07-19	00956681