

メーカー MANUFACTURER: 日本圧着端子製造 JST
 ベース付ポスト SHROUDED HEADER: B4P-VH

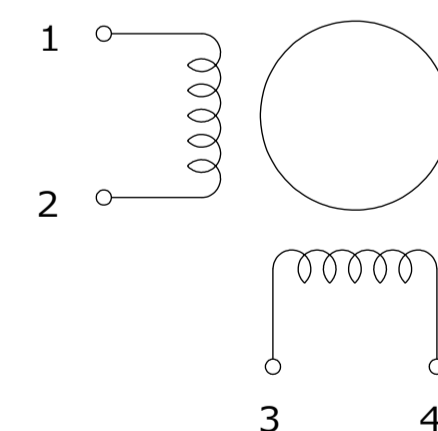
定格特性
 RATED CHARACTERISTICS

駆動電圧	60 V [DC] MAX.
NOTE1 POWER INPUT	60 V [DC] MAX.
最大許容トルク	2 N·m
MAXIMUM PERMISSIBLE TORQUE	2 N·m
最大回転数	3000 min ⁻¹ (10000 pulse/s at 2 PHASE EXCITATION)
MAXIMUM SPEED	3000 min ⁻¹ (10000 pulse/s at 2 PHASE EXCITATION)
相数	2
PHASES	2
基本ステップ角度	1.8 °
FUNDAMENTAL STEP ANGLE	1.8 °
定格電圧	4.2 V [DC]
RATED VOLTAGE	4.2 V [DC]
定格電流	2 A/PHASE
RATED CURRENT	2 A/PHASE
巻線抵抗	2.1 Ω±10% at 25 °C
WINDING RESISTANCE	2.1 Ω±10% at 25 °C
巻線インダクタンス	11 mH±20% at 1 kHz 1 V [rms]
WINDING INDUCTANCE	11 mH±20% at 1 kHz 1 V [rms]
ホールディングトルク	2相励磁
HOLDING TORQUE	2.5 N·m MIN. at I=2 A/PHASE, 2 PHASE EXCITATION
脱出トルク	2 N·m MIN. at 200 pulse/s
NOTE2 PULL-OUT TORQUE	2 N·m MIN. at 200 pulse/s
負荷イナーシャ	7.4×10 ⁻⁴ kg·m ²
INERTIAL LOAD	7.4×10 ⁻⁴ kg·m ²
(ラバーカップリングイナーシャを含む)	(RUBBER COUPLING IS INCLUDED)
(INERTIA OF RUBBER COUPLING IS INCLUDED)	
最大自起動周波数	700 pulse/s MIN. at NO LOAD
NOTE2 MAXIMUM STARTING PULSE RATE	700 pulse/s MIN. at NO LOAD
最大連続応答周波数	800 pulse/s MIN. at NO LOAD
NOTE2 MAXIMUM SLEWING PULSE RATE	800 pulse/s MIN. at NO LOAD
静止角度誤差	±0.054 ° (0.108 °SPREAD MAX.) 2相励磁
POSITIONAL ACCURACY	±0.054 ° (0.108 °SPREAD MAX.) 2 PHASE EXCITATION
温度上昇値	80 K MAX.
NOTE3 TEMPERATURE RISE	80 K MAX.
ローターイナーシャ	0.6×10 ⁻⁴ kg·m ² NOM.
ROTOR INERTIA	0.6×10 ⁻⁴ kg·m ² NOM.
耐熱クラス	B ("A" AS FOR UL RECOGNITION)
THERMAL CLASS	B ("A" AS FOR UL RECOGNITION)
質量	1.27 kg NOM.
MASS	1.27 kg NOM.
許容スラスト荷重	20 N
ALLOWABLE THRUST LOAD	20 N
許容ラジアル荷重	70 N 軸先端荷重
ALLOWABLE RADIAL LOAD	70 N LOAD TO SHAFT END
保護等級	相当
IP RATING	IP40 or EQUIVALENT

- NOTE1. ドライバ入力電圧。
 DRIVER INPUT VOLTAGE.
- 山洋標準駆動回路による。E=24 V [DC] , I=2 A/相, 2相励磁
 SANYO STANDARD DRIVE CIRCUIT WAS USED. E=24 V [DC] , I=2 A/PHASE, 2 PHASE EXCITATION.
 - モータを250×250×6t アルミ放熱板に取付け、2相励磁 I=2 A/相一定にて励磁し、抵抗法により測定。
 MOUNT A MOTOR ON 250×250×6t ALUMINUM HEAT SINK AND ENERGIZE A COIL AT 2 PHASE EXCITATION, I=2 A/PHASE CONSTANT. MEASURED BY THE RESISTANCE METHOD.
 - シャフトセンター穴の有無及び形状は、製造上の都合により任意とする。
 CENTER HOLE ON THE SHAFT END IS NOT ALWAYS MADE.
 - 適合コネクタは、添付品ではありません。
 A MATING CONNECTOR IS NOT ATTACHED.

適合コネクタ (日本圧着端子製造)	
MATING CONNECTOR (JST) NOTES	
圧着タイプ	ハウジング HOUSING : VHR-4N
CRIMP TYPE	コンタクト CONTACT : SVH-21T-P1.1

モータ内部結線
 MOTOR CONNECTION
 (ピン番号・PIN No.)



回転方向
 DIRECTION OF ROTATION

下記の順に直流励磁した場合、回転方向は取付面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 MOUNTING SURFACE SIDE.

		コネクタピン番号 CONNECTOR PIN NO.			
		3	2	4	1
励磁 順序	1	⊖	⊖	⊕	⊕
	2	⊕	⊖	⊖	⊕
	3	⊕	⊕	⊖	⊖
	4	⊖	⊕	⊕	⊖

ECN No.	名称 Title	STEPPING_MOTOR	
単位 Unit	新規 New Design	T.SEKI 21-03-23	
mm	図面番号 Dwg. No.	2:1	
尺度 Scale	承認 Approved By	検査 Checked By	設計 Designed By
2:1	S.KOICHI 21-03-24	K.MURATA 21-03-24	T.SEKI 21-03-23
SANYODENKI		SM2564C20B41 A	
01124162		D11 35070	