

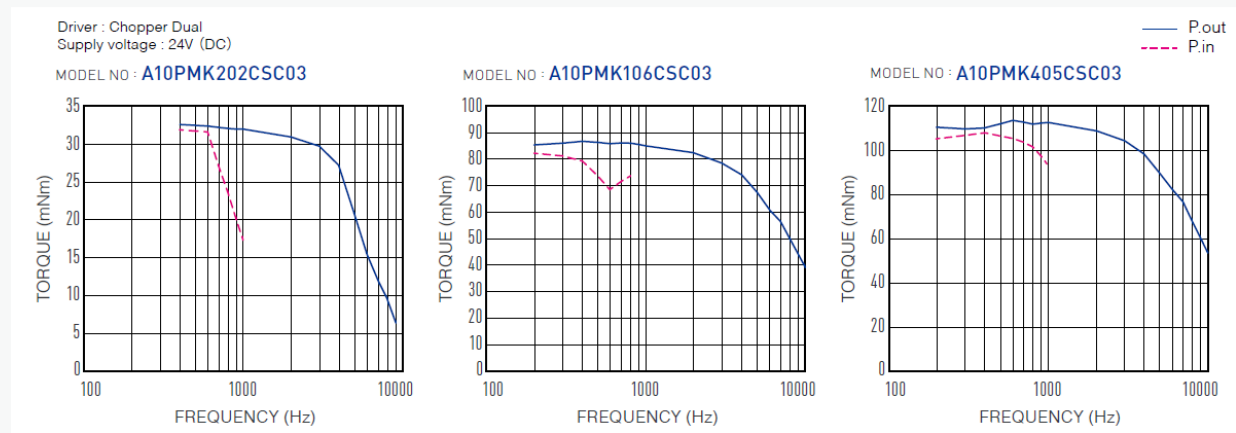
MOTOR TYPE A10PM TYPE

仕様 Specifications

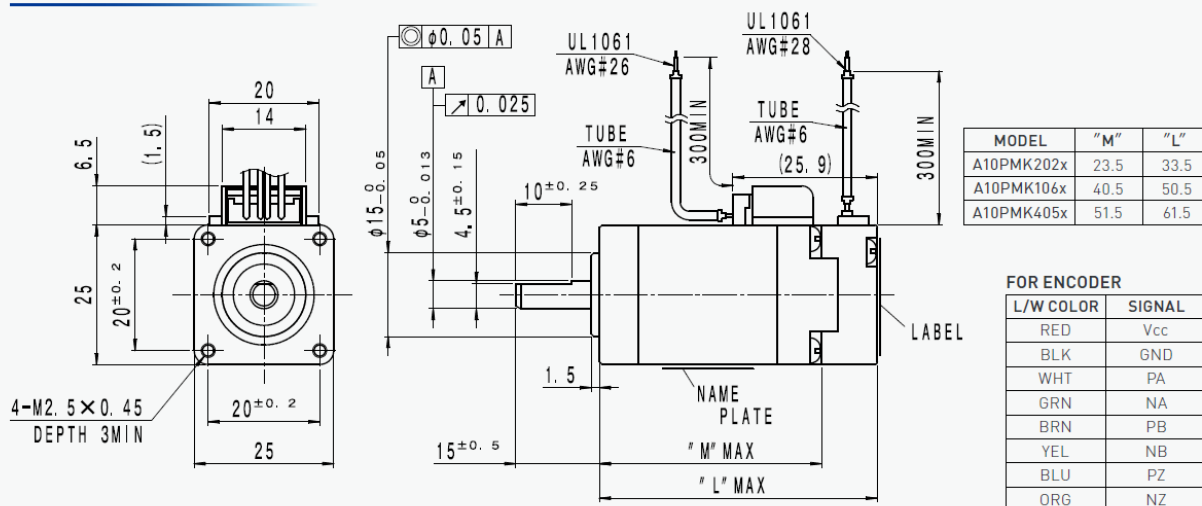
モータ 型式	サイズ	ステップ角	ドライブ方式	定格電流	巻線抵抗	ホールディングトルク	インダクタンス	ロータイナーシャ	ディテントトルク	質量	分解能
Motor Type	Motor Size (mm)	Step Angle (deg)	Drive Sequence	Rated Current (A/phase)	Winding Resistance (ohms)	Holding Torque (mNm)	Inductance (mH)	Rotor Inertia (g-cm ²)	Detent Torque (mNm)	Mass (g)	Encoder Resolution (CPR)
A10PMK202CSC03	□25x33.5	1.8	BI-POLAR	0.7	3.8	33	2.0	2	2	65	2,400
A10PMK106CSC03	□25x50.5	1.8	BI-POLAR	1.0	3.0	85	2.5	8	4	120	2,400
A10PMK405CSC03	□25x61.5	1.8	BI-POLAR	1.5	1.6	120	1.6	12	5	160	2,400

※300mmケーブル付属(モータケーブル、エンコーダケーブル) ※シールド非対応。シールドケーブルが必要な場合、お客様でご用意いただくか別途ご相談ください。
300mm Cable included (For Motor and Encoder). It is not compatible with shield. If you need shielded cable, please prepare it by yourself.

トルク特性 Torque Characteristics



外観図 Dimensions

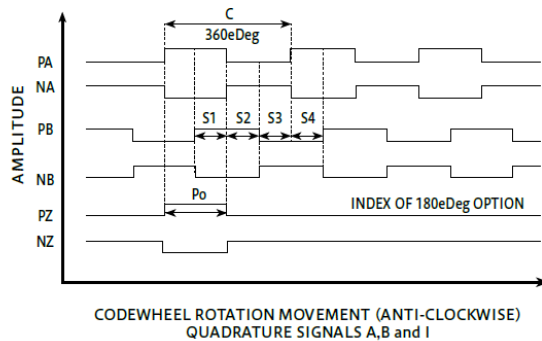


エンコーダ仕様 Encoder Specifications

□ エンコーダ特性 ENCODER CHARACTERISTICS

アイテム	ITEM	仕様 SPECIFICATIONS			
		A08PM	A10PM	A14PM	A17PM/A23KM/A34KM
エンコーダタイプ	ENCODER TYPE	INCREMENTAL			
検出方法	DETECTION METHOD	REFLECTIVE SURFACE			
出力信号	OUTPUT SIGNAL	PA, NA, PB, NB, PZ, NZ (THREE CHANNEL) LINE DRIVER OUTPUT			
分解能	RESOLUTION	1,600 CPR	2,400 CPR	3,200 CPR	4,000 CPR
電源電圧	SUPPLY VOLTAGE	DC 5V ± 0.25 V			
電源電流	SUPPLY CURRENT	25 mA REF.			
出力電圧	OUTPUT VOLTAGE	[H]: 2.4V or more, [L]: 0.4V or less			
出力波形	WAVE FORM	RECTANGLE WAVE			
応答周波数	COUNT FREQUENCY	220 kHz MAX.			
ロジック幅エラー	STATE ERROR ΔS	$S = (C/4) \pm (C/8)$			
インデックスパルス幅	INDEX PULSE WIDTH Po	$(C/4) \leq P_o \leq (3C/4)$			
デューティ比	DUTY RATIO(A,B)	DUTY = $(C/2) \pm (C/4)$			

□ 出力波形図 OUTPUT WAVE FORM



□ 一般仕様 General Specifications

静止角度誤差	Step Accuracy	±5%
使用周囲温度	Ambient Temperature Range	0°C ~ +50°C
絶縁抵抗	Insulation Resistance	100MΩ MIN. DC 500V
絶縁耐力	Dielectric Strength	AC 500V 1min

□ バイポーラ巻線 Bipolar Wiring Connection Diagram

