

取扱説明書

名称：5相マイクロステップドライバー

型式：KPROS-02ML・03ML

ご使用の前に、必ずこの取扱説明書をよくお読みの上、正しくお使い下さい。
この取扱説明書は、不明な点をいつでも解決できるように所定の場所に保管して下さい。

目 次

1. 安全にお使い頂くために	1 頁
2. 概要	3 頁
3. 本体及び添付品	3 頁
4. 各部の名称及び機能	4 頁
5. 取付	5 頁
5-1 取付場所の環境	5 頁
5-2 取付方法	5 頁
6. ドライバーの機能切換設定	6 頁
6-1 ステップ角の設定	7 頁
6-2 機能スイッチの設定	7 頁
7. 入出力信号	8 頁
7-1 CW信号入力、CCW信号入力	8 頁
7-2 モーターフリー入力 H0	9 頁
8. 接続	10 頁
8-1 全体の接続例	10 頁
8-2 モーターの接続	10 頁
8-3 電源接続	11 頁
9. 仕様	11 頁
10. 外形図	12 頁

1. 安全にお使い頂くために

製品を安全に正しくお使い頂き、お客様や他の人々への危害及び財産への損害を未然に防止するために、この取扱説明書の警告、注意に従ってご使用下さい。

注意事項を守って頂けない場合どの程度の影響があるかを表しています。

 警告	人が死亡又は重傷を負う可能性が想定されることを示します。
 注意	人が傷害を負う可能性が想定されること、及び物的損害のみの発生が想定されることを示します。

注意事項を守って頂けない場合に発生が想定される障害又は事故の内容を表しています。

 発火注意	発煙又は発火の可能性が想定されることを示します。	 けが注意	けがを負う可能性が想定されることを示します。
 破損注意	破損の可能性が想定されることを示します。	 高温注意	高温による傷害の可能性が想定されることを示します。
 感電注意	感電の可能性が想定されることを示します。		

警告

一般事項



発火注意

◎爆発性の雰囲気、引火性ガスの雰囲気、腐食性の雰囲気、水、油、その他の液体のかかる場所、可燃物のそばでは使用しないで下さい。



破損注意

◎通電状態で取付、接続、移動、点検の作業をしないで下さい。
電源を切ってから作業して下さい。



感電注意

◎取付、接続、点検の作業は、専門知識のある人が行なって下さい。



けが注意

◎ステッピングモーターは、負荷の大きさによっては停止時及び駆動時に脱調する場合があります。

特に上下駆動（Z軸など）の使用時に脱調すると搬送物が落下する場合があります。使用する負荷条件にて充分試験を行ない、確実に負荷を駆動できることを確認の上、ご使用下さい。



高温注意

◎原子力関係及び生命に直接危険を及ぼす用途として設計製造されておりません。

接続



感電注意



発火注意



破損注意



高温注意



感電注意

◎接続は接続図に基づいて確実に行って下さい。

◎電源線やモーター接続線を、引っ張ったり挟み込んだりしないで下さい。

◎表示されている電源（20V～40V）以外では使用しないで下さい。

駆動



感電注意



発火注意



破損注意



高温注意



感電注意

◎モーターフリー信号を入力すると、モータートルクは0（ゼロ）になり、搬送物を保持できない場合があります。

特に上下駆動に使用中この信号を入力すると、搬送物が落下し、けがや機器が破損する場合があります。



発火注意



破損注意



感電注意



高温注意

◎ドライバーの仕様値を超えて使用しないで下さい。

◎通電中及び電源切断直後は、モーターやドライバーが高温になっている場合がありますので、手や体を触れないで下さい。

◎駆動中、出力軸の回転体や移動体へは手、体、及び他の物を触れないで下さい。

◎モーターは駆動条件によって著しく温度が上がります。

◎モーターケース温度は100℃以下の状態で使用して下さい。

◎通電中は機能切換スイッチの変更を行なわないで下さい。けがの恐れがあります。

◎本装置は屋内で使用するよう設計、製造されたものです。過度の振動や衝撃の加わらない所に設置して下さい。

2. 概要

KPROS-02ML・03ML型5相ステッピングモータードライバは、DC20V～40V入力、2軸又は3軸5相マイクロステップドライバです。マイクロステップ方式のため、従来の基本ステップドライバと比較して低振動、低ノイズ、及び高分割のステップ駆動となっております。多軸構成により省スペース化が可能となります。標準のステップ角が0.72度のモーターを使用した場合、最大で1回転125,000パルスの駆動が可能です。

駆動対象モーターは0.75A/相、1.4A/相の多摩川精機、オリエンタルモーターの5相ステッピングモーターです。

駆動方式はバイポーラペンタゴン駆動方式で、スイッチの切換えにより16種類のマイクロステップが選択できます。

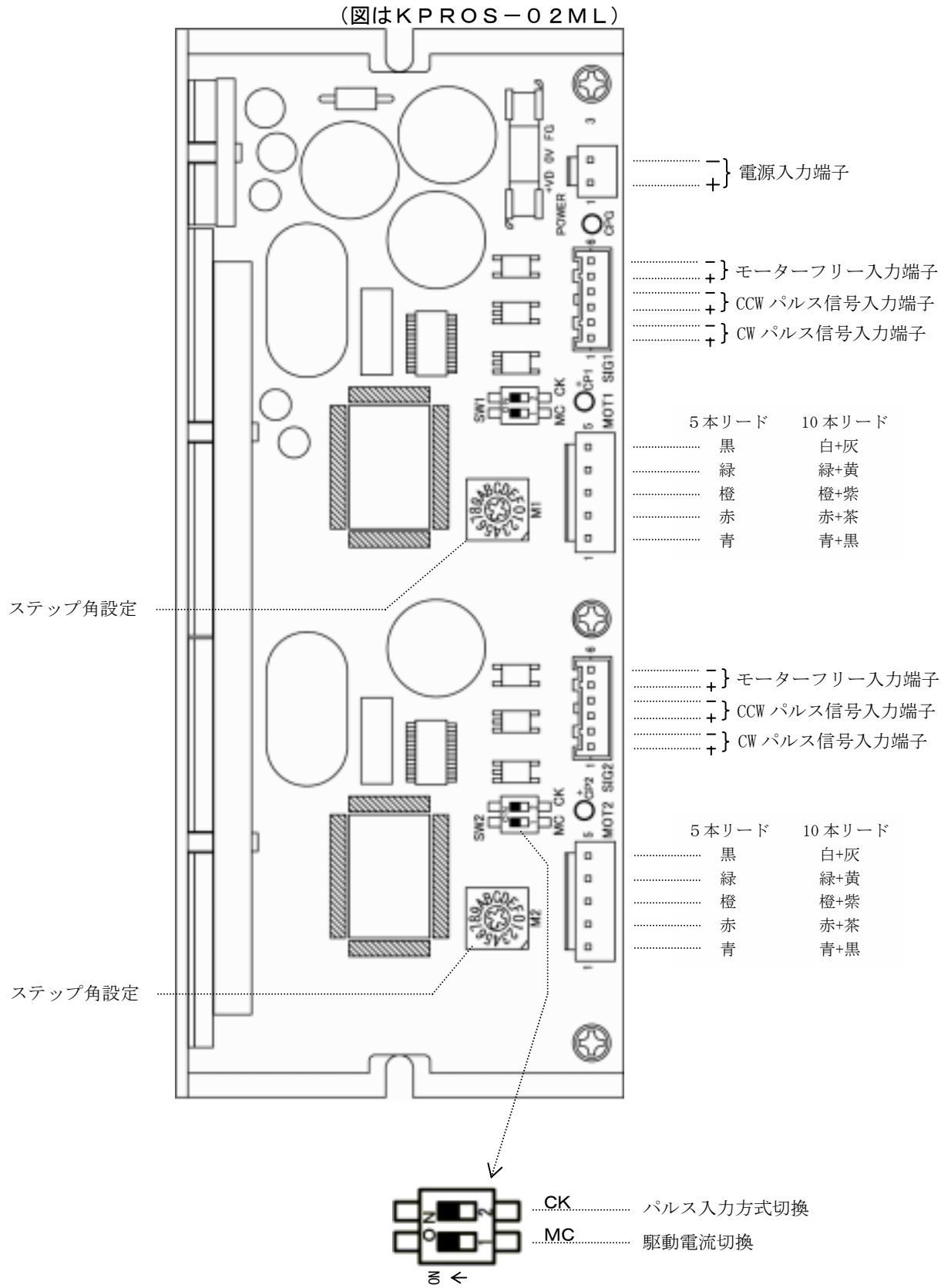
ステップ角1，2（フル，ハーフ）を選択した場合でも低振動駆動となります。

3. 本体及び添付品

以下の物がすべて揃っているか確認して下さい。不足している場合は最寄の取扱店、又は弊社営業所までご連絡下さい。

1	ドライバ		KPROS-02ML	KPROS-03ML
			1台	1台
2	電源コネクタ	(VHR-2N、ニチアツ)	1個	1個
3	モーターコネクタ	(VHR-5N、ニチアツ)	2個	3個
4	信号コネクタ	(XAP-06V-1、ニチアツ)	2個	3個
5	電源，モーターコネクタピン	(BVH-21T-P1.1、ニチアツ)	14個	19個
6	信号コネクタピン	(BXA-001T-P0.6、ニチアツ)	14個	20個

4. 各部の名称及び機能



5. 取付

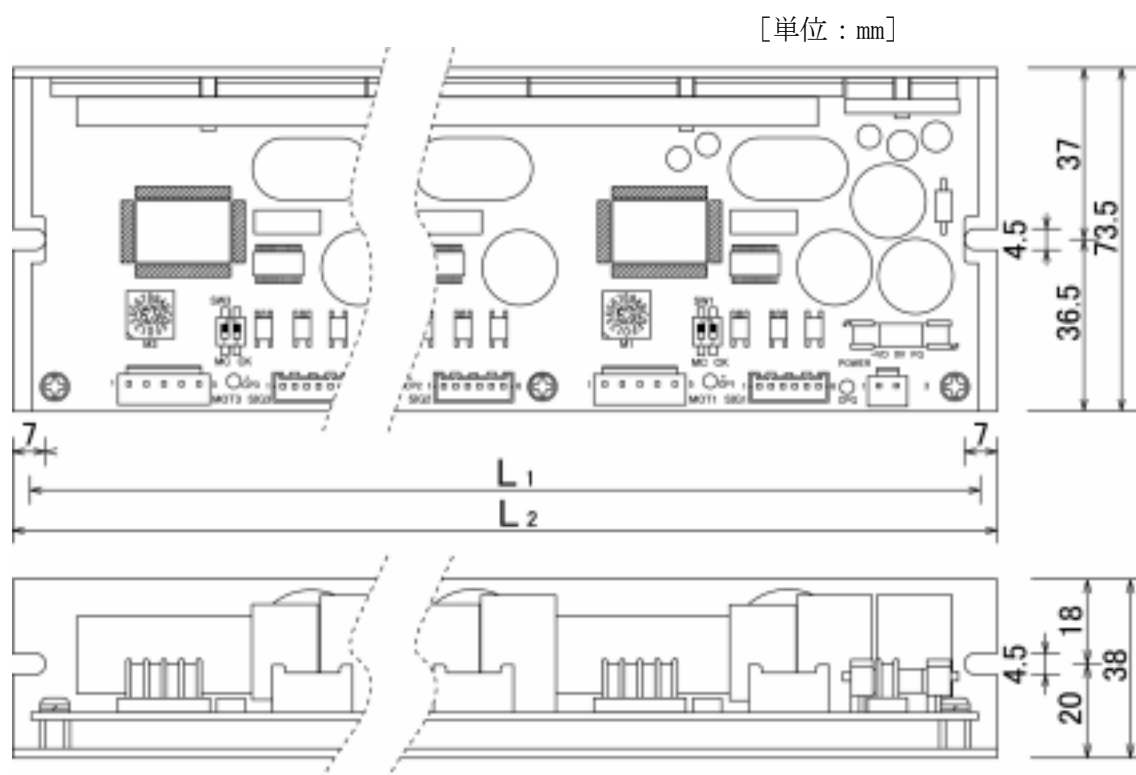
5-1 取付場所の環境

本体は、下記の環境場所に設置して下さい。

- ① 屋内
- ② 爆発性ガス、引火性ガス、及び腐食性ガスの無い所。
- ③ 周囲温度 0 ～ 40℃、周囲湿度 0 ～ 85% 範囲内の場所。
- ④ 水、油、及びほこり等のかからない所。
- ⑤ 本体に直接ものが当たったり振動を受けたりしない場所。

5-2 取付方法

本体は、自然対流冷却方式なので熱のこもらないよう取付を行なって下さい。



	KPROS-02ML	KPROS-03ML
L1	168.5	236
L2	175.5	243

取付ネジ ナベM4×8 2本（添付はされておられません。）

6. ドライバーの機能切換設定

6-1 ステップ角（マイクロステップ）の設定（基本ステップ当りのパルス数を設定します。）



基本ステップ角0.72度の標準のモーターでは ステップ角=0.72度/分割数となります。又、1回転のパルス数は分割数×500となります。

ステップ角の設定はMのロータリースイッチの位置を下記の表より選択して設定します。

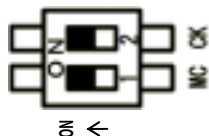
（出荷時設定：5）

スイッチ位置	0	1	2	3	4	5	6	7
分割数	1	2	4	5	8	10	20	40
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	80	16	25	50	100	125	200	250

△ 注意

分割数の設定を誤ると思わぬ動作により機器の破損、けが等の恐れがあります。

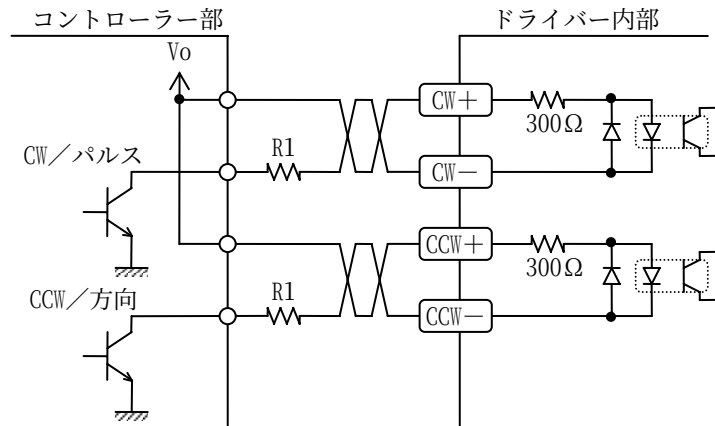
6-2 機能スイッチの設定



- MC
- ・モーター駆動電流選択スイッチ（出荷時設定：OFF）
 - ・0.75A/相のモーターを使用する場合スイッチをOFFに、1.4 A/相のモーターを使用する場合はスイッチをONにします。
- CK
- ・入力パルス選択スイッチ（出荷時設定：OFF）
 - ・一般的に使用されている2種類のパルス入力方式に対応できます。（詳細は後述の入出力信号7-1項を参照して下さい。）
 - ・コントローラーのパルス出力形式に合わせて設定します。
 - ・スイッチをOFFにすると2パルス入力方式に設定され、CW、CCWの2系統のパルス信号に対応してモーターを駆動します。
 - ・スイッチをONにすると1パルス入力方式に設定され、パルス、回転方向の2系統の信号に対応してモーターを駆動します。

7. 入出力信号

7-1 CWパルス信号入力、CCWパルス信号入力



・ 2パルス入力方式の場合

パルス信号をCWパルス信号入力に入力した場合パルスの立ち上がりでCW方向へモーターが動作します。

パルス信号をCCWパルス信号入力に入力した場合パルスの立ち上がりでCCW方向へモーターが動作します。

・ 1パルス入力方式の場合

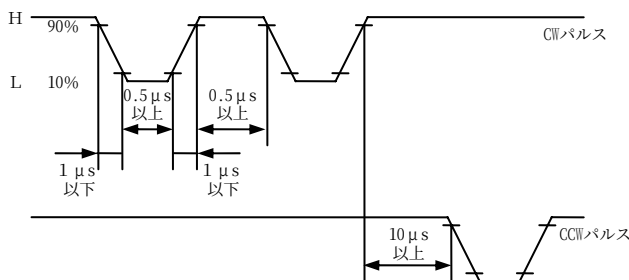
パルス信号をCWパルス信号入力に入力した場合パルスの立ち上がりでモーターが動作します。モーターの回転方向はCCWパルス信号入力によって決まります。CCWパルス信号入力に信号が入力されている場合、モーターはCW方向に動作します。

注：・パルスの立ち上がりとは、フォトカプラー回路に電流が流れ始める時を表します。

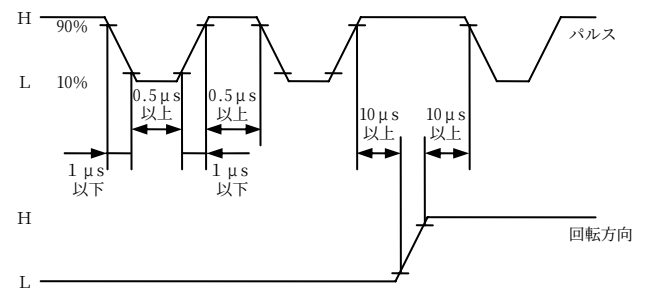
・上図回路の場合では、出力トランジスタがOFF→ONになる時モーターが回転します。

・ 2パルス入力方式の時、CW、CCW入力に同時に信号を入れないで下さい。

2パルス入力方式の場合



1パルス入力方式の場合



(共に上図回路例の場合)



注：CW回転とは、モーター軸がモーター取付フランジ面より見て時計方向回転することを言います。

て時計方向回転することを言います。

注：CW，CCW信号でVoが5Vを越える時は外部抵抗R1を接続して下さい。

外部抵抗値R1の計算式（標準値）は以下の通りです。

$$R1 = (Vo - 2.2) / 0.008 - 300$$

実際の取付には上記R1の±20%の値の抵抗を使用して下さい。

Voが5Vの時はR1は不要です。

注：パルス電圧は、[1] = 4V～8V、[0] = -8V～0.5Vとします。パルス幅は0.5μs以上、パルス間隔は0.5μs以上、立ち上がり時間は1μs以下として下さい。

方向反転インターバル時間（2パルス／1パルス方式共）は10μs以上として下さい。

7-2 モーターフリー入力 HO

HO信号が入っている時はモーターに電流が流れなくなり、モーター軸を外力で回すことができます。モーター軸を外部から動かしたい時や、手動位置決めなどに使用します。

モーター駆動時には常にOFFにして下さい。

注：HO信号のON／OFFによるモーター励磁相の変化はありません。

信号入力を使用しない場合は何も接続しなくても問題はありません。HO信号を入力後モーター軸を外力で回した場合はHO信号を入力する以前の位置の7.2度の整数倍回転した位置で励磁します（HO信号入力時にパルス信号を入力しない場合）。

⚠注意

上下運動に使用されているドライバーにHO信号を入力すると、搬送物が落下しけがや機器の破損する恐れがあります。

注：HO信号でVoが5Vを越える時は外部抵抗R2を接続して下さい。

外部抵抗値R2の計算式（標準値）は以下の通りです。

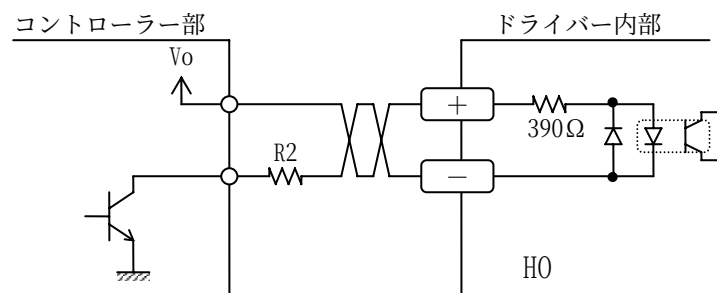
$$R2 = (Vo - 1.5) / 0.008 - 390$$

実際の取付には上記R2の±20%の値の抵抗を使用して下さい。

Voが5Vの時はR2は不要です。

注：パルス電圧は、[1] = 4V～8V、[0] = -8V～0.5Vとします。

HO信号入力



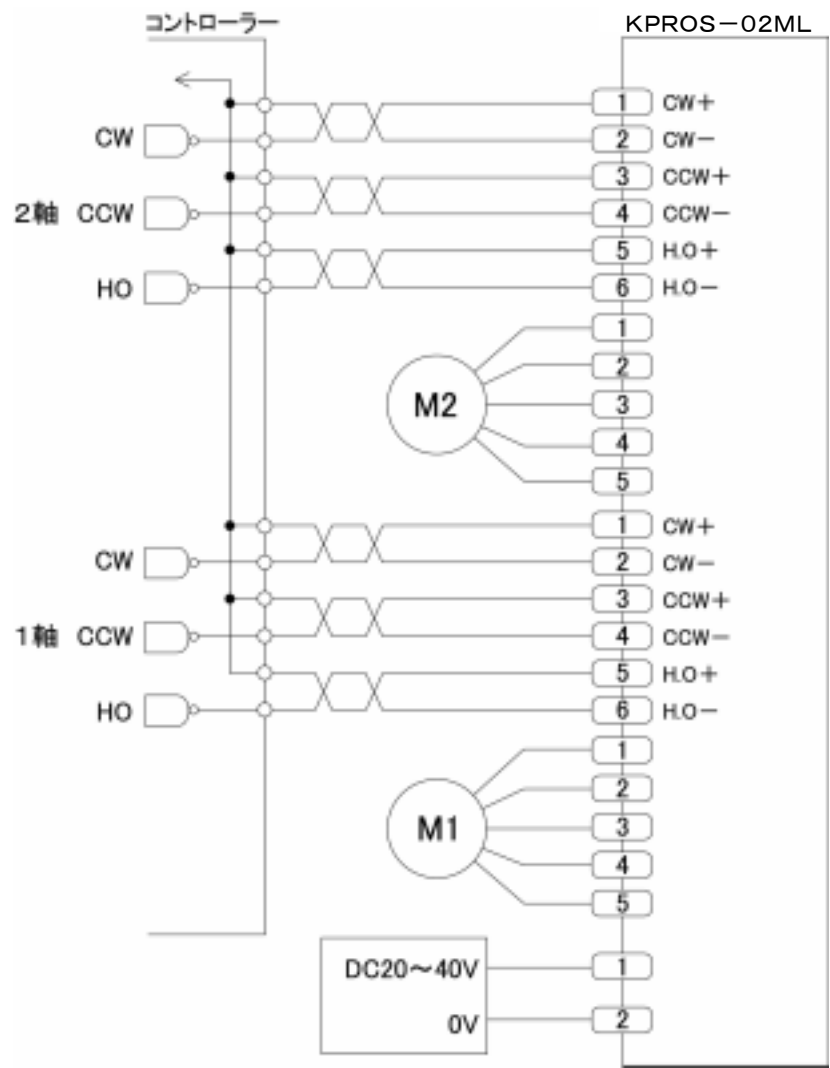
注：R1，R2の値

Vo=12Vの時 R1=910Ω（750Ω～1.1kΩ） R2=910Ω（750Ω～1.1kΩ） 1/2W以上

Vo=24Vの時 R1=2.4kΩ（2kΩ～3kΩ） R2=2.4kΩ（2kΩ～3kΩ） 1/2W以上

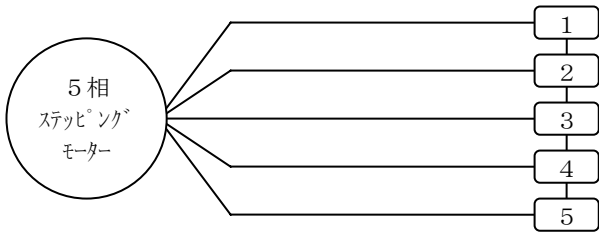
8. 接続

8-1 全体の接続例（KPROS-02MLの場合）



8-2 モーターの接続

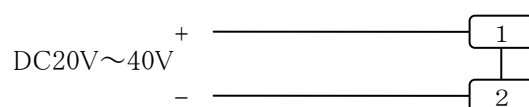
下記のリード線色に合わせてモーターの結線を行って下さい。



銘板の表示	5本リード	10本リード
1	青	青／黒
2	赤	赤／茶
3	橙	橙／紫
4	緑	緑／黄
5	黒	白／灰
	①	②

- ① 多摩川精機又はオリエンタルモーターの5本リードモーター。
② 10本リードモーター

8-3 電源接続



＋、－間にはDC20～40V の電源を接続して下さい。

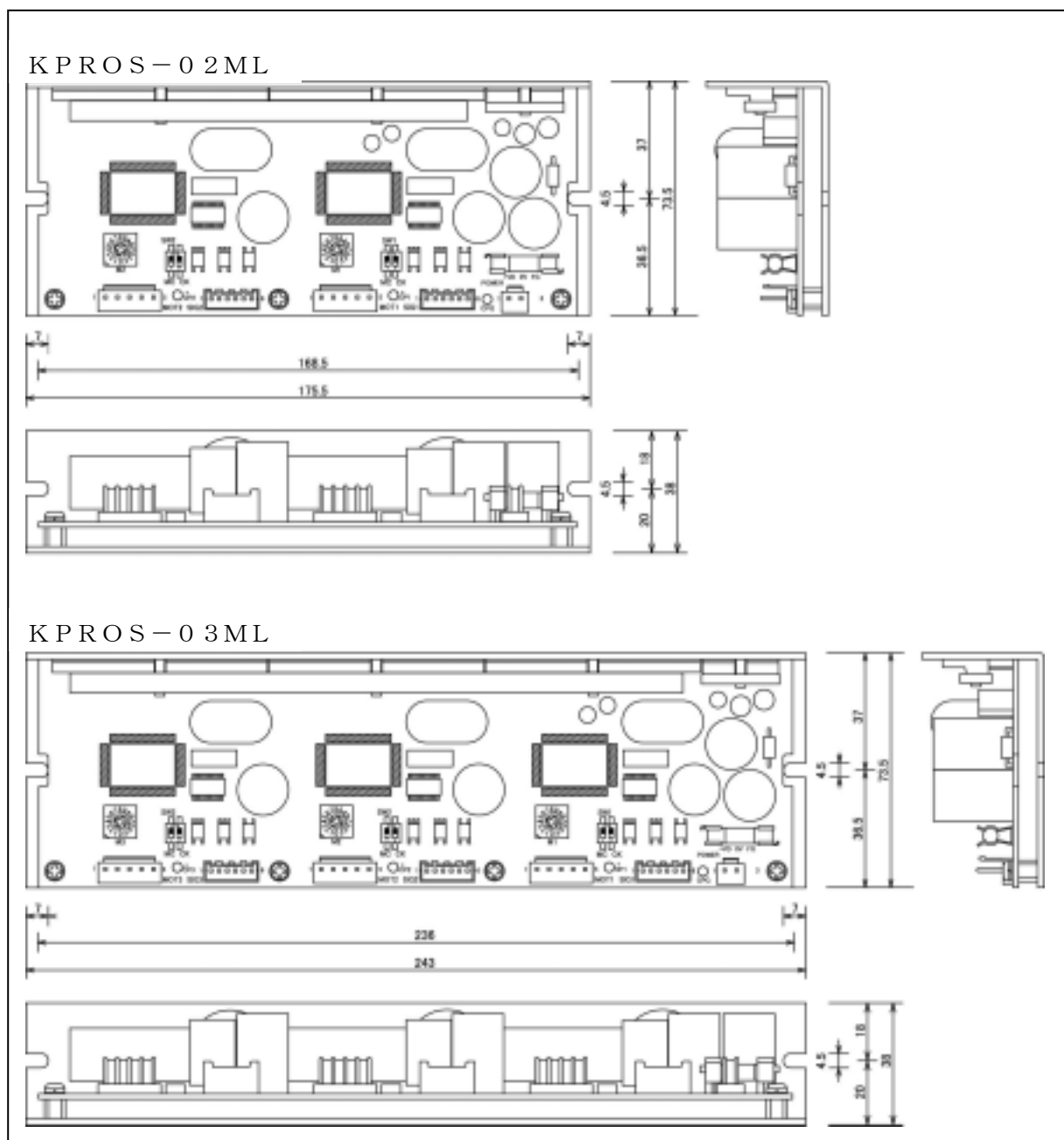
注：電源の結線にはAWG18(0.75mmsq)以上の線材を使用して下さい。

9. 仕様

品名	2 軸／3 軸 5 相ステッピングモーター駆動装置	
型名	K P R O S - 0 2 M L	K P R O S - 0 3 M L
入力電源	DC20～40V 6A Max.	DC20～40V 8A Max.
駆動電流	0.75 A／相, 1.4A／相	
駆動方式	マイクロステップ駆動	
分割数	1、2、4、5、8、10、20、40、80、16、25、50、100、125、200、250	
入力信号	フォトカプラー入力 [1] : 4～8V、[0] : -8～0.5V 入力抵抗 CW、CCW : 300Ω H0 : 390Ω	
最大応答周波数	500kpps	
機能	パルス入力方式切換、自動カレントダウン、ステップ角切換、	
冷却方式	自然対流空冷方式	
質量	330 g	460 g
使用周囲温度	0～40℃ 凍結しないこと。	
使用周囲湿度	0～85% 結露しないこと。	

注：電源電流はパルス速度、モーター負荷等により異なります。

10. 外形図 [単位 : mm]



仕様は改良のため、予告なしに変更する場合がありますのでご了承下さい。

03-10

株式会社 ケー・プロジェクト
 〒546-0014
 大阪市東住吉区鷹合1丁目14番12号 木本ビル5F
 TEL 06-6606-5579 FAX 06-6606-5589
 e-mail▶info@kprogetto.com
 URL▶http://www.kprogetto.com