

取扱説明書

名称：5相マイクロステップドライバー

型式：K P R O S - 5 5 G

ご使用前に、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替設定	6 頁
6-1 駆動電流設定	6 頁
6-2 停止時電流設定	6 頁
6-3 ステップ角の設定	7 頁
6-4 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
7-3 ステップ角切替信号 DS	10 頁
7-4 励磁タイミング信号 ZP	11 頁
8. 接続	12 頁
8-1 全体の接続例	12 頁
8-2 モーターの接続	12 頁
8-3 電源接続	13 頁
9. 仕様	13 頁
10. 外形図	14 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。		



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。
 高温注意	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。
	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



けが注意



破損注意



高温注意

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



けが注意



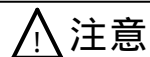
破損注意



高温注意

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。



注意



発火注意



破損注意



感電注意



けが注意



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

K P R O S - 5 5 G型5相ステップモータードライバーは、DC20V～40V入力の5相マイクロステップドライバーです。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ーと比較して低振動、低ノイズ、及び高分割のステップ駆動となっております。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1.0A/相～2.8A/相の多摩川精機、オリエントアルモーター等の5相ステップモーターです。

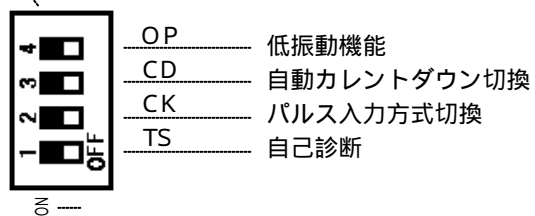
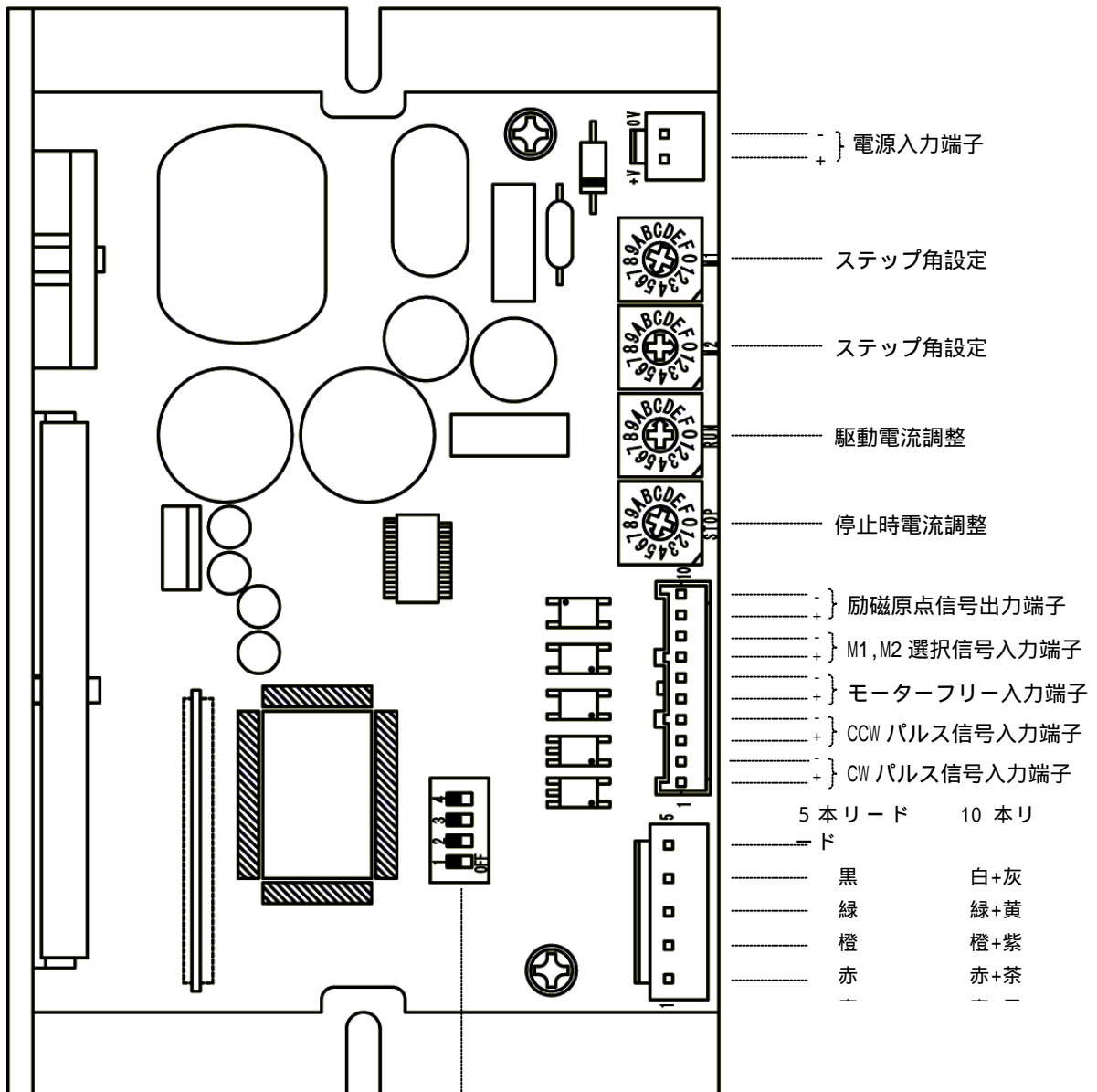
駆動方式はバイポーラペンタゴン駆動方式で、スイッチの切換えにより16種類のマイクロステップが選択できます。さらに信号により16種類のうち2種類（例えば微少送りと早送り等）を切換選択できます。入力信号により切換えた時の停止位置は変化しません。

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	ドライバー	K P R O S - 5 5 G	1台
2	電源コネクタ	2 P コネクタ（VHR-2N、ニアツ）	1個
3	モーターコネクタ	5 P コネクタ（VHR-5N、ニアツ）	1個
4	信号コネクタ	10 P コネクタ（XAP-10V-1、ニアツ）	1個
5	電源、モーターコネクタピン	コネクタピン（BVH-21T-P1.1、ニアツ）	9個
6	信号コネクタピン	コネクタピン（BXA-001T-P0.6、ニアツ）	12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。

屋内

爆発性ガス、引火性ガス、及び腐食性ガスの無い所。

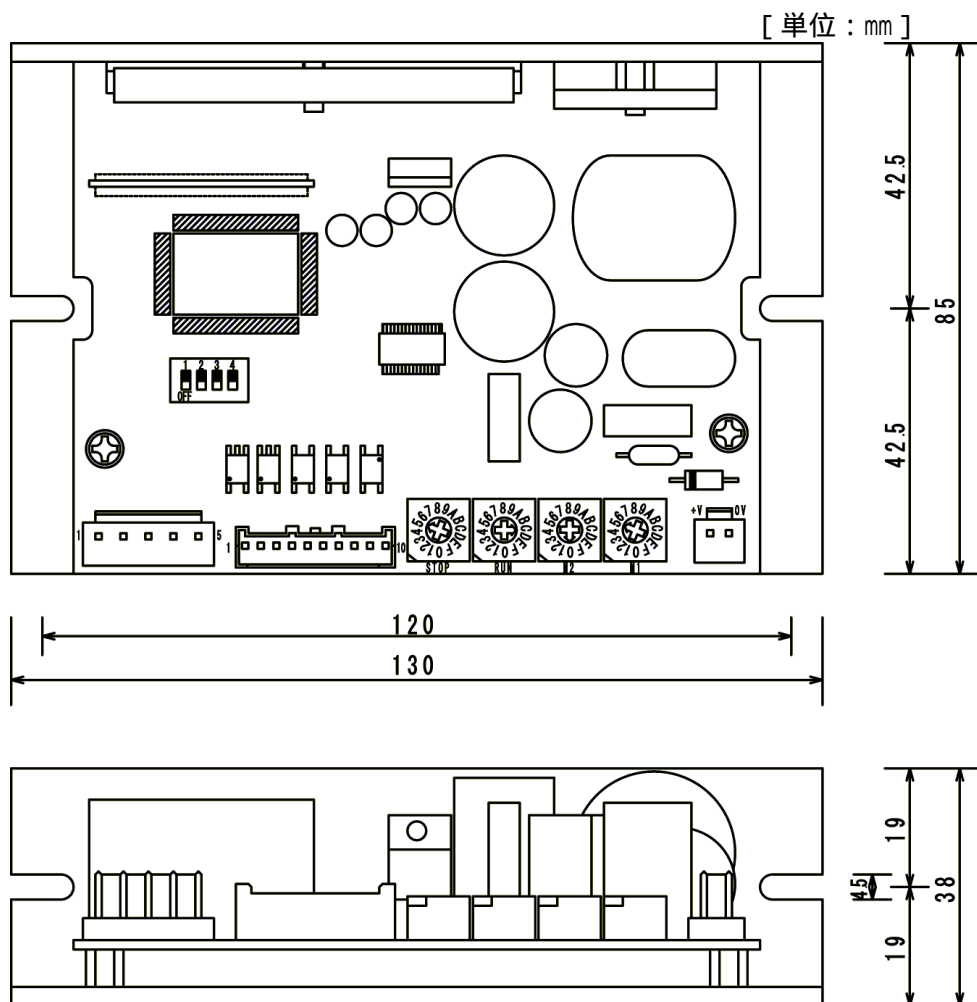
周囲温度 0 ~ 40 、周囲湿度 0 ~ 85% 範囲内の場所。

水、油、及びほこり等のかからない所。

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に取付を行なって下さい。



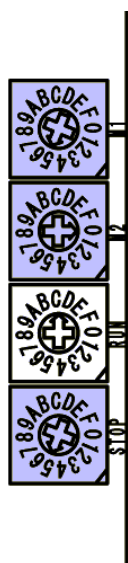
取付ネジ ナベM4 × 8 2本 (添付はされておりません。)

6. ドライバーの機能切換設定

6-1 駆動電流設定（モーター回転時の電流設定をします。）

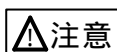
モーター回転時の電流の設定はRUNのロータリースイッチの位置を下記の表より選択して設定します。

（出荷時設定：C）



スイッチ位置	0	1	2	3	4	5	6	7
回転時電流(A)	1.0	1.15	1.3	1.45	1.6	1.75	1.9	2.05
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
回転時電流(A)	2.2	2.35	2.5	2.65	2.8	2.95	3.1	3.25

例：2.8Aのモーターを使用する場合は設定をCにします。

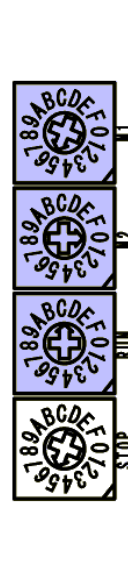


電流設定を誤って設定すると、モーターが過度に発熱したり、十分なトルクが得られない場合があります。

6-2 停止時電流設定（モーター停止時の電流設定をします。）

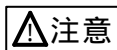
モーター停止時の電流の設定はSTOPのロータリースイッチの位置を下記の表より選択して設定します。（表示は駆動電流に対する割合です。）

（出荷時設定：5）



スイッチ位置	0	1	2	3	4	5	6	7
停止時電流(%)	25	30	35	40	45	50	55	60
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
停止時電流(%)	65	70	75	80	85	90	95	100

例：駆動電流を2.8A、停止時の電流を1.4Aにする場合は設定を5にします。

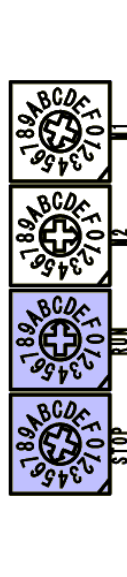


停止時の電流を少なくするとモーターの発熱も少なくなりますが、ホールディングトルクも少なくなります。上下運動に使用されている場合、搬送物が落下してけがや機器の破損することがないように注意して下さい。

6-3 ステップ角の設定（基本ステップ当りのパルス数を設定します。）

ステップ角0.72度の標準のモーターでは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M1、M2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：M1 5：M2 0）



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

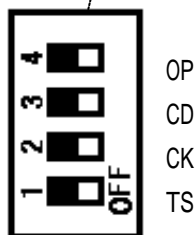
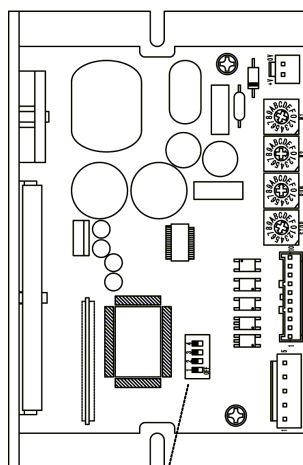
注：信号入出力端子の選択信号DSが[0]の場合は、M1の分割数で駆動します。DS信号が[1]の場合はM2の分割数で駆動します。

M1、M2は上記16種類の内任意の値を設定できます。

例えば、M1、M2選択信号を変化させることで、行きと帰りの速度の切替えも可能となります。

△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。

6-4 機能スイッチの設定

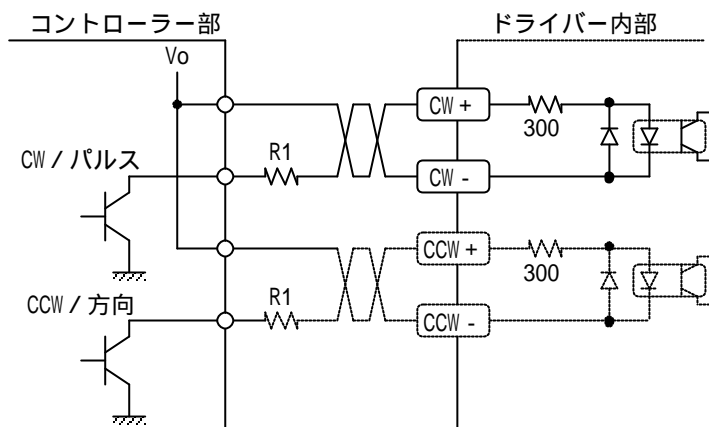


ON ———

- OP : 内部機能確認（出荷時設定：OFF）
 - ・通常はOFFで使用します。
 - CD : 自動カレントダウン切換スイッチ（出荷時設定：OFF）
 - ・スイッチをOFFにすると駆動パルス入力信号の停止後約150msでモーター電流は自動的に停止時電流設定（STOP）で指示した値に低下します。
 - ・スイッチをONにすると自動カレントダウンはしません。
 - ・自動カレントダウンはモーターが停止時に自動的にモーター電流を低下し、モーターの発熱を抑えます。
 - CK : パルス入力方式切換スイッチ（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。
 - TS : 自己診断機能スイッチ（出荷時設定OFF）
 - ・スイッチをONにすると分割数にかかわらず約60ppsで駆動します。
 - ・スイッチをONにする時は、駆動信号はストップして下さい。
- 注：・他の信号がない状態では、2パルス入力時にはCW回転、1パルス入力時にはCCW回転します。
- ・**通常駆動時は必ずOFFにして下さい。**

7. 入出力信号

7-1 CW信号入力、CCW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

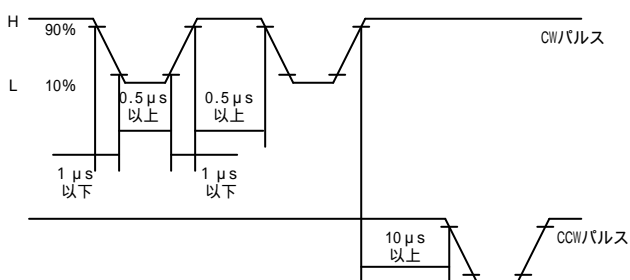
パルス信号をCWパルス信号入力に入力した場合パルスの立ち上がりでモーターが動作します。

モーターの回転方向はCCWパルス入力端子の入力によって決まります。CCWパルス入力端子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。

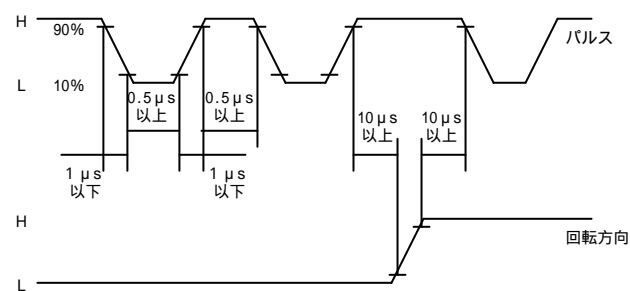
注：・パルスの立ち上がりとは、フォトカプラー回路に電流が流れ始める時を表します。

・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パルス入力方式の場合



1パルス入力方式の場合



(共に上図回路例の場合)



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。

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。

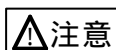
7-2 モーターフリー入力 H0

H0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：H0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。H0信号を入力後モーター軸を外力で回した場合はH0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ホールドします（H0信号入力時にパルス信号を入力しない場合）。



上下運動に使用されているドライバーにH0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。

7-3 ステップ角切換信号 DS

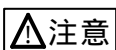
DS信号を入力すると駆動時のステップ角を変更することができます。往復動作時の早送りなどに使用できます。

DS信号が入力されていない場合のステップ角は、M1の設定によって決まります。

DS信号が入力されている場合のステップ角は、M2の設定によって決まります。

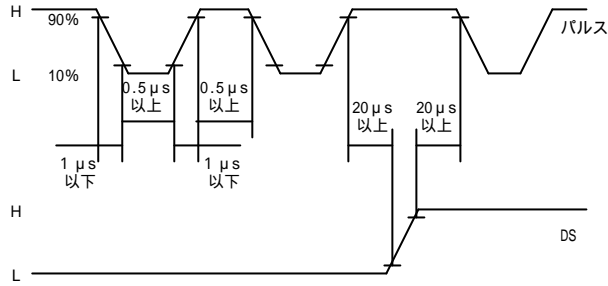
DS OFF M1

DS ON M2



駆動中にDS信号を変化させ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。

注：DS信号のON / OFFによるモーター励磁相の変化はありません。DS信号によるステップ角切換時とパルス入力との間隔（2パルス / 1パルス方式共）は20μs以上として下さい。



注：H0、DS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。

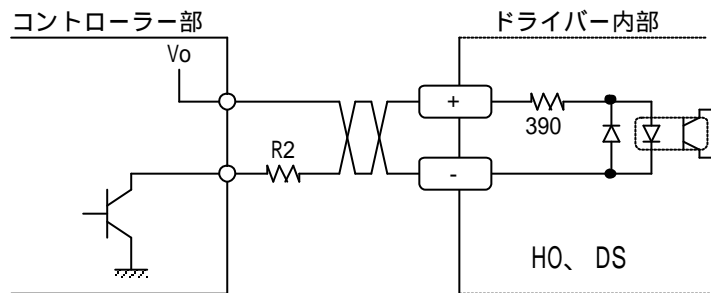
$$R2 = (Vo - 1.5) / 0.008 - 390$$

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。

H0信号入力，DS信号入力

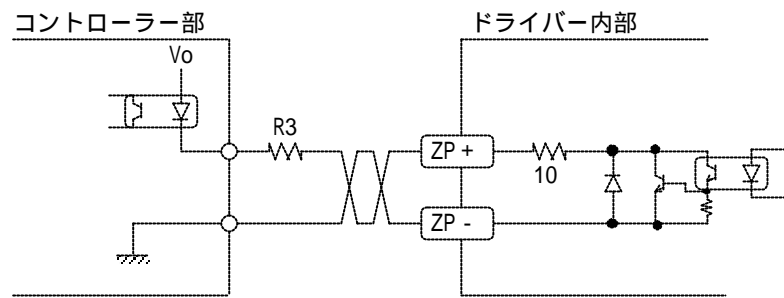


R1，R2の値

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

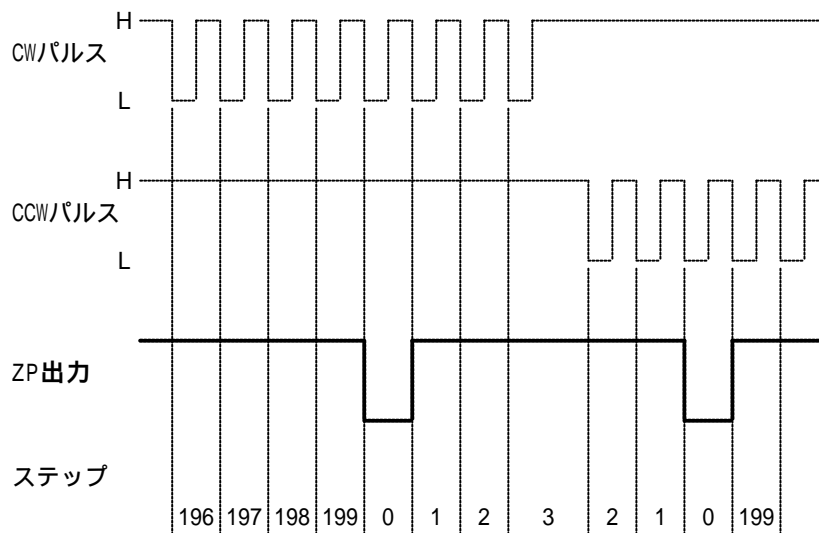
Vo = 24Vの時 R1 = 2.4k (2k ~ 3k) , R2 = 2.4k (2k ~ 3k) 1/2W以上

7-4 励磁タイミング信号 ZP



出力回路図及びコントローラーとの接続例を示します。励磁タイミング信号ZPはモーターの励磁シーケンスが(0)の位置であることを示す信号です。装置側の機械原点とモーターの励磁原点(ZP)との一致により、より正確な原点検出を行なう時などに使用します。

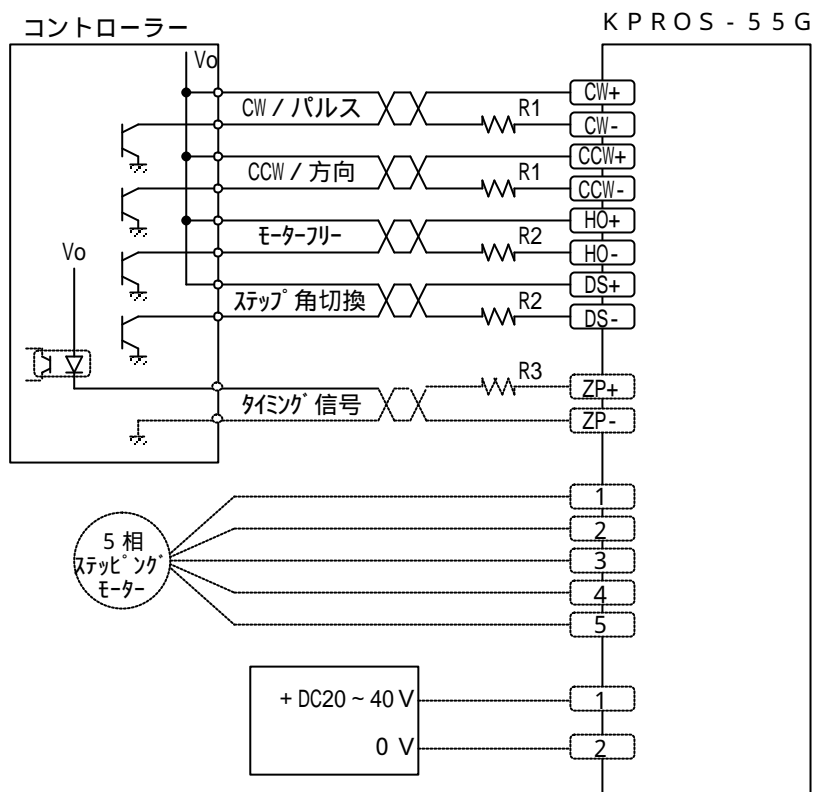
ZPタイミングチャート / 2パルス入力時(20分割時)



注：Voは30V以下として下さい。電流値は外部抵抗Rの値を調整して50mA以下になるようにして下さい。電源投入後にDS信号を入れてステップ角を切換えて駆動した場合、又はステップ角切換スイッチを操作して異なる値に設定した場合にはZP信号が出力されない場合があります。

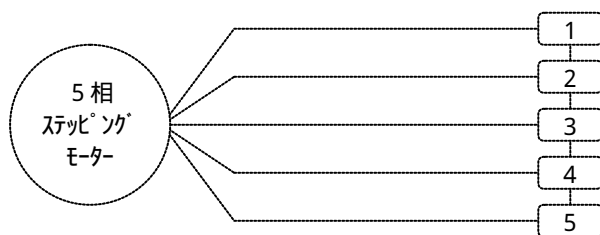
8. 接続

8-1 全体の接続例



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。

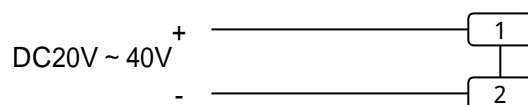


銘板の表示	5本リード	10本リード
1	青	青 / 黒
2	赤	赤 / 茶
3	橙	橙 / 紫
4	緑	緑 / 黄
5	黒	白 / 灰

多摩川精機又はオリエンタルモーター等の5本リードモーター。

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。

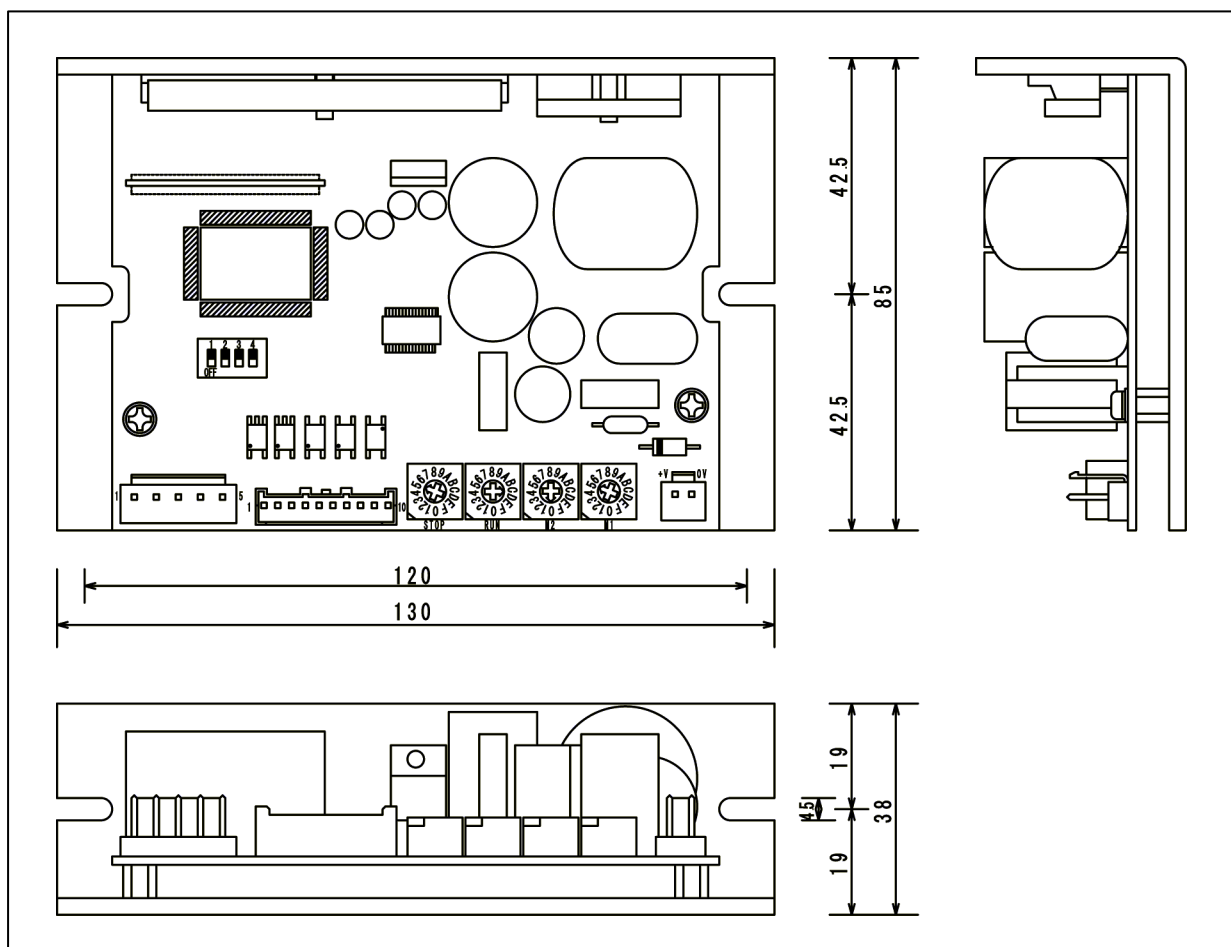
注：電源の結線にはAWG18(0.75mmsq)以上の線材を使用して下さい。

9. 仕様

品名	5相ステッピングモーター駆動装置
型名	K P R O S - 5 5 G
駆動方式	マイクロステップ駆動
入力電源	DC20 ~ 40V 7A Max.
駆動電流	1.0 ~ 2.8A / 相
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 : 300 HO、DS : 390
最大応答周波数	500kpps
出力信号	フォトカプラー、オープンコレクター出力 外部使用条件 DC30V以下、50mA以下
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、自己診断機能
冷却方式	自然対流空冷方式
質量	275 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。

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。

02-09

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