

Oriental motor

ステッピングモーター
PKPシリーズ



ステッピングモーター PKPシリーズ

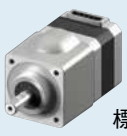
2相

ステッピングモーターPKPシリーズ

高トルク

低振動

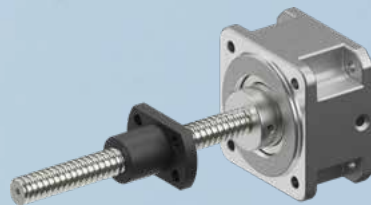
●バイポーラ(4本リード線)、ユニポーラ(5本または6本リード線)結線方式を用意。

モータータイプ	モーター 取付角寸法	付加機能		
		標準	エンコーダ付	電磁ブレーキ付
標準タイプ (基本ステップ角度: 1.8°/step) 薄型コネクタ リースナブル 高強度  <ミニコネクタ仕様> <コネクタ仕様> 標準 エンコーダ付 電磁ブレーキ付	□13mm	●	●	—
	□20mm	●	●	—
	□28mm	●	●	●
	□35mm	●	●	●
	□42mm	●	●	●
	□56.4mm	●	●	●
	□60mm*1	●	—	—
	□85mm	●	—	—
高分解能タイプ (基本ステップ角度: 0.9°/step) 薄型コネクタ リースナブル 高強度  <ミニコネクタ仕様> <コネクタ仕様> 標準 エンコーダ付 電磁ブレーキ付	□28mm	●	●	—
	□42mm	●	●	●
	□56.4mm	●	●	●
薄型タイプ (基本ステップ角度: 0.018°~1.8°/step)  標準 エンコーダ付 ハーモニックギヤ付	□42mm	●	●	—
	□60mm	●	●	—
	□51mm*2	●	●	—
	□61mm*2	●	●	—
SHギヤードタイプ (基本ステップ角度: 0.05°~0.5°/step)  標準 エンコーダ付	□28mm	●	●	—
	□42mm	●	●	—
	□60mm	●	●	—
	□90mm*1	●	—	—
CSギヤードタイプ (基本ステップ角度: 0.09~0.36°/step)  標準	□28mm	●	—	—
	□42mm	●	—	—
	□60mm	●	—	—
ハーモニックギヤードタイプ (基本ステップ角度: 0.018~0.06°/step)  標準 エンコーダ付	□13mm	●	●	—

●: 「ミニコネクタ仕様」と「コネクタ仕様」の2種類をご用意しています。

*1 従来品のPKシリーズです。

*2 ハーモニックギヤ付



LAアタッチメント

- 推力およびセルフロック力 最大100N
- カップリングレスで取り付けでき、省スペース化を実現
- □28mm、□42mmのモーターに組み付け可能

● 詳細はWEBサイトをご確認ください。

5相

ステッピングモーターPKPシリーズ

高精度

低振動

モータータイプ	モーター 取付角寸法	付加機能		
		標準	エンコーダ付	電磁ブレーキ付
標準タイプ (基本ステップ角度: 0.72°/step) 薄型コネクタ リーズナブル 高強度 <ミニコネクタ仕様> <コネクタ仕様> 標準 エンコーダ付	□20mm*1	●	●	—
	□28mm	●	●	—
	□42mm	●	●	—
	□56.4mm	●	●	—
	□60mm	●	●	—
	□85mm*1	●	—	—
高分解能タイプ (基本ステップ角度: 0.36°/step) 標準	□28mm	●	●	—
	□42mm	●	●	—
	□60mm	●	●	—
TSギヤードタイプ (基本ステップ角度: 0.024~0.2°/step) 標準	□42mm	●	—	—
	□60mm	●	—	—

●: 「ミニコネクタ仕様」と「コネクタ仕様」の2種類をご用意しています。

*1 従来品のPKシリーズです。

2相

5相

ステッピングモーター用ドライバCVDシリーズ

小型

低振動

業界最小サイズ

2相の組み合わせモーターはバイポーラ(4本リード線)のみです。

 パルス列入力タイプ		 RS-485通信タイプ
 Sタイプ 基板実装型 パルス列入力/SPI通信 ・エンコーダ情報取り込みで脱調検知 ・断線検出可	 フルクロード制御タイプ ・5相ステッピングモーターをフルクロード制御 ・サブミクロンの高精度位置決め ・Modbus RTU (RS-485 通信) 通信で運転可能	 多軸タイプ EtherCAT 対応 ・4軸制御 ・1つのドライバで、2相/5相モーターに対応 ・エンコーダ情報取り込みで脱調検知 ・電磁ブレーキ自動制御

2相ステッピングモーター PKPシリーズ

●法令・規格についての詳細情報は、WEBサイトをご確認ください。



高トルクの2相ステッピングモーターです。お客様の設計仕様に最適なモーターを選択できるように、豊富なラインアップを用意しています。

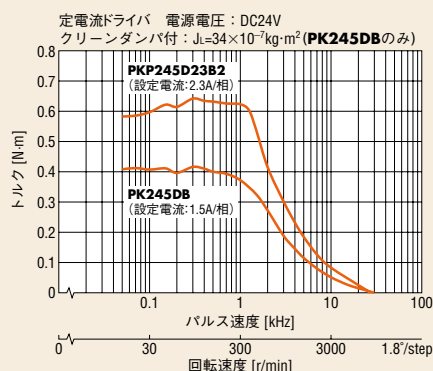
- モーター取付角寸法 13mm~85mm
- 1回転200分割（基本ステップ角度：1.8°/step）の標準タイプ
- 1回転400分割（基本ステップ角度：0.9°/step）の高分解能タイプ
- 当社2相ステッピングモーターで最薄の薄型タイプ
- 高トルク、高分解能のSHギヤードタイプ
- バイポーラ（4本リード線）、ユニポーラ（5または6本リード線）結線方式を用意
- エンコーダ付、電磁ブレーキ付を用意
- モーター電流仕様を数多く用意

特徴

低速域から高速域までトルクアップ

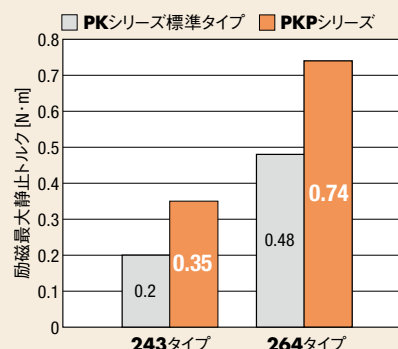
PKPシリーズは磁気設計および構造設計の見直しにより、同じサイズのPKシリーズ標準タイプと比べ、大幅なトルクアップを実現しました。また、高電流タイプのモーターを使用することで、高速域でもトルクアップが可能です。

同サイズでの回転速度—トルク特性比較



モーター巻線設計の見直しと組み合わせでできる駆動回路の高効率化設計により、高電流化が可能になりました。低速域から高速域までトルクアップを実現しています。

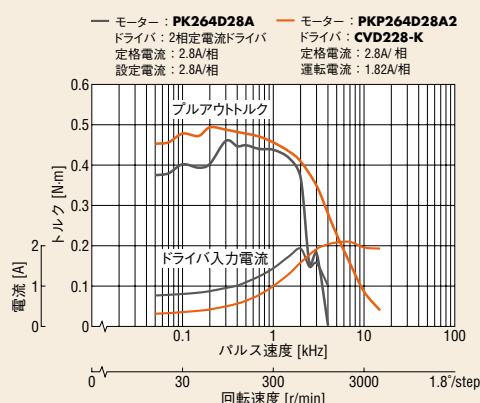
励磁最大静止トルクの比較



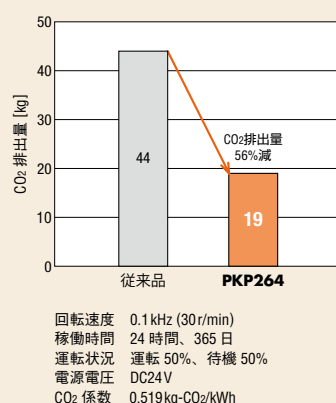
省エネルギー・省電力

PKPモーターに供給する運転電流を下げることで、従来の製品と同等なトルクを得ながらも、消費電力、CO₂排出量の低減を実現できます。

PKPシリーズで運転電流を低減



消費電力量・CO₂排出量 従来比56%減 (当社比)



小型・薄型コネクタを採用

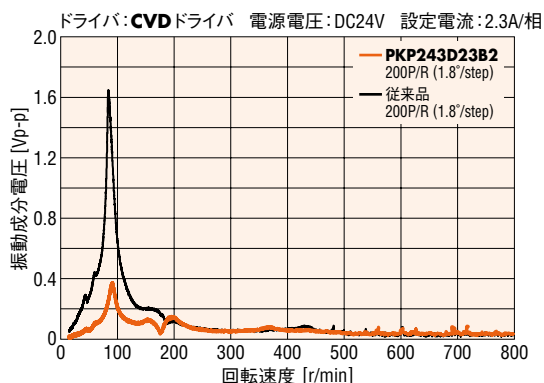
小型・薄型コネクタを採用した**PKP**シリーズは、コネクタ部の張り出しが低くなりました。また、引き出し方向が上向きになったことで、モーターケーブルの引き出し方向の自由度がアップしました。

●一部製品のみとなりますので、詳細は各モーターの外形図をご確認ください。



より一層、低振動に

磁気設計の見直しにより、従来品よりさらなる低振動を実現しています。

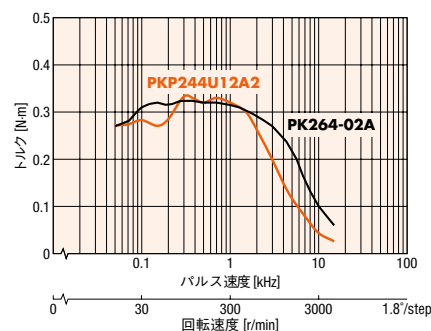


ダウンサイジングによる省資源

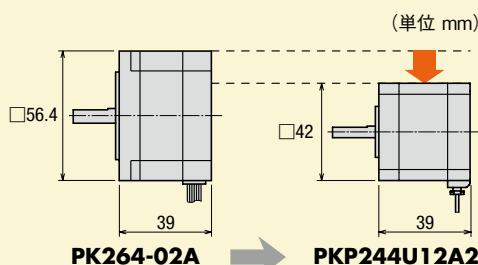
PKシリーズ標準タイプと同等トルクの**PKP**シリーズを使用することで、モーターをダウンサイジングできます。

体積 44%ダウン

PKP244U12A2と**PK264-02A**のトルク特性比較



トルクは同等でもモーターはサイズダウン！



価格や仕様・特性によりモーターを選択できます

標準タイプと高分解能タイプの一部ラインアップには、ミニコネクタ仕様とコネクタ仕様をご用意しています。価格やお求めの仕様・特性により選んでいただくことができます。

●ミニコネクタ仕様とコネクタ仕様の比較 2相ステッピングモーターの場合

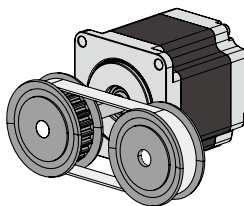
タイプ	ミニコネクタ仕様	コネクタ仕様
特徴	- 小型・薄型コネクタの採用によりコネクタ部の張り出しが低い - 許容ラジアル荷重/許容アキシアル荷重が大きい - トルクが大きい(一部の機種を除く)	リーズナブルな価格
許容ラジアル荷重(最大値)	□42mm □56.4mm	85N ← 63% アップ 52N 270N ← 68% アップ 160N
許容アキシアル荷重	□42mm □56.4mm	15N ← 50% アップ 10N 30N 20N
回転速度—トルク特性(参考値)	◆同サイズでのトルク特性比較例(□42mmバイポーラ) 19%トルクアップ(約200r/min時) — PKP245D15□2 — PKP245D15□	

●許容ラジアル荷重アップ

ミニコネクタ仕様は、許容ラジアル荷重がアップしたことで、装置組み立て時の負担低減に貢献します。

◇用途例

ベルト・プーリー機構



◇メリット

- ・シャフトへのラジアル荷重の集中を回避するための部品が不要になり、従来よりも装置を小型化しやすい。
- ・ベルトのテンションに対する安全率を高くとれるため、ベルトのテンション調整がしやすい。

●トルクアップ

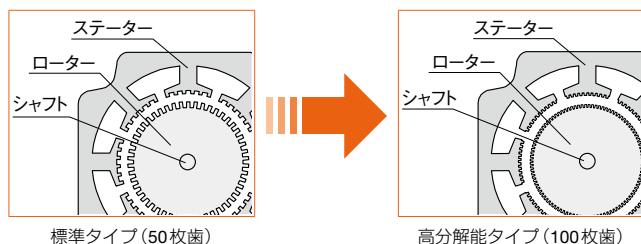
ミニコネクタ仕様のトルク特性は、コネクタ仕様比べて同等かそれ以上です(一部の機種を除く)。トルクが大きくなることで、位置決め時間の短縮が実現できます。

高分解能タイプ

基本ステップ角度0.9°の高分解能なステッピングモーターです。停止精度が向上します。

●分解能のアップ(標準タイプ比)

ローターの歯数を、標準タイプの50枚に対し2倍の100枚にしたことにより、基本ステップ角度は標準タイプの半分0.9°になっています。



●共振領域の回避

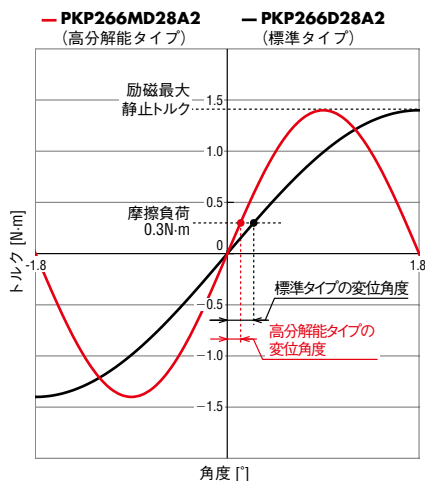
使用するパルス速度が共振領域にあると、振動が増大してしまう場合があります。高分解能タイプに変更することで、共振領域を避けることもできます。

●停止精度が向上

標準タイプ(基本ステップ角度1.8°)に比べて、モーターに加わる摩擦負荷に対する変位角度が小さいモーターです。そのため、ボールねじ機構のような常に摩擦負荷が加わる用途では停止精度が向上します。

◇角度-トルク特性の比較*

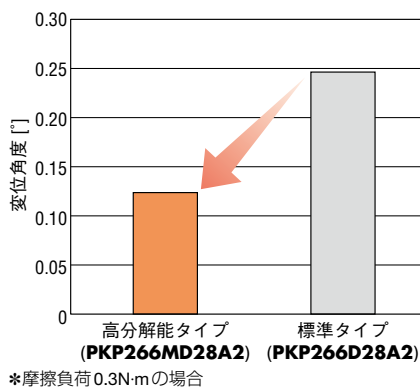
(参考値)



*摩擦負荷0.3N・mの場合

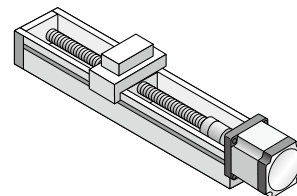
◇摩擦負荷による変位角度の比較*

(参考値)



◇常に摩擦負荷が加わるような機構例

例えば図のようなボールねじ機構の場合は、ガイドブロックやガイドレールなどによる摩擦負荷が常にモーターに加わります。

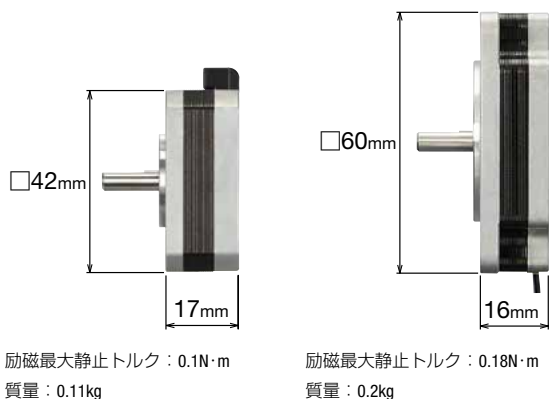


薄型タイプ

当社2相ステッピングモーターで最も薄型のモーターです。

●薄型・軽量

モーターの薄型化により、狭いスペースにも取り付け可能です。



●ハーモニックギヤ付

◇負荷の固定は、フランジ面への取り付けとなります。

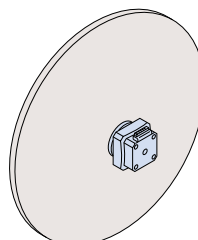
例：取付角寸法51mm



減速比100
励磁最大静止トルク：2.4N・m
質量：0.32kg

◇大慣性の駆動が可能です。

例：取付角寸法51mm



慣性モーメント0.12kg・m²
(ローター慣性モーメントの約7倍)
慣性負荷：直径0.35m、厚さ0.01m
質量7.6kg、材質 鉄
モーター：長さ17mm
減速比100

●HARMONIC SYSTEMSは、株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

ギヤードタイプの特徴

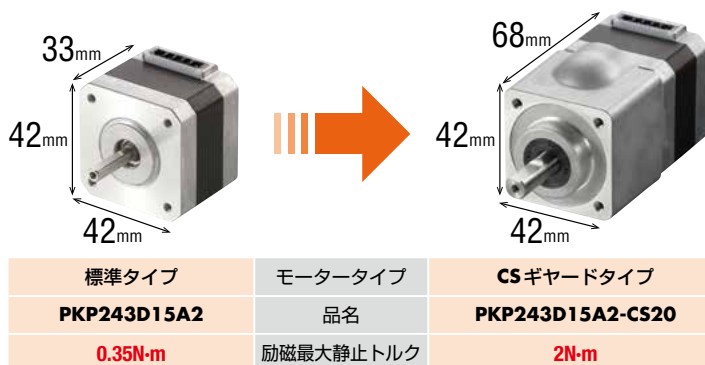
ギヤードタイプを使用することで、減速、高トルク、高分解能などのメリットを得ることができます。

●CSギヤードタイプとSHギヤードタイプの使い分けポイント

タイプ			CSギヤードタイプ	SHギヤードタイプ
特徴			●センターシャフト形状 ●高トルク ●許容ラジアル荷重が大きい	●バリエーションが豊富 ・取付角寸法90mmユニボラ結線 ・エンコーダ付 ・減速比の種類が多い
取付角寸法	28mm	励磁最大静止トルク [N・m]	0.4~0.8	0.3、0.4
		速度範囲 (最大値) [r/min]	300~600	83~416
		許容ラジアル荷重 (最大値) [N]	73	23
	42mm	励磁最大静止トルク [N・m]	0.5~2	0.2~0.8
		速度範囲 (最大値) [r/min]	150~600	83~833
		許容ラジアル荷重 (最大値) [N]	96	30
	60mm	励磁最大静止トルク [N・m]	1.3~4.5	1~4
		速度範囲 (最大値) [r/min]	150~600	83~833
		許容ラジアル荷重 (最大値) [N]	260	160
	90mm	励磁最大静止トルク [N・m]	—	2.5~12
		速度範囲 (最大値) [r/min]	—	50~500
		許容ラジアル荷重 (最大値) [N]	—	400

●モーター取付角寸法は同じでトルクアップを実現

ギヤードタイプにすると、モーター取付角寸法を変えずにトルクアップができます。モーター設置スペースが限られていて、取付角寸法を大きくできないときに有効です。



CSギヤードタイプ

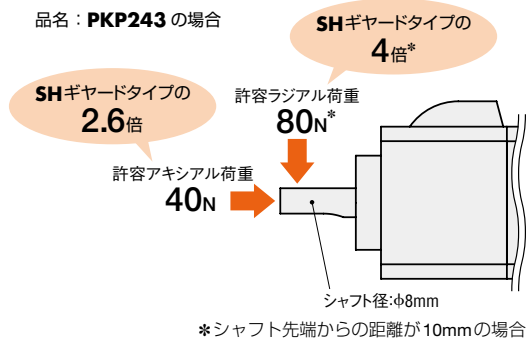
トルク、シャフト耐荷重、設置性の要望にお応えするセンターシャフトのギヤードタイプです。

●シャフト耐荷重アップで、組み立て時の手間を軽減

許容ラジアル荷重・許容アキシャル荷重がアップしたことで、組み立て時の手間を軽減できます。

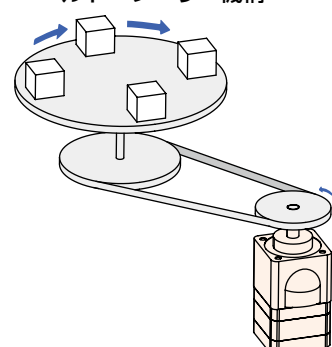
◇許容ラジアル荷重・許容アキシャル荷重

品名：PKP243 の場合



◇用途例

ベルト・プーリー機構



◇メリット

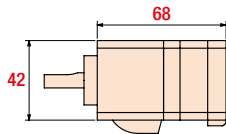
- 従来に比べてベルトテンションを高くできるため、組み立て時の調整や手間の軽減が期待できる
- シャフトへのラジアル荷重の集中を回避するための部品が不要
- プーリー選定の自由度が高くなる

●トルクアップで、モーターの小型化・軽量化に貢献

高トルクを生かして、モーター長の短縮や一回り小さい取付角寸法をご検討いただけます。

◇外形比較 (単位: mm)

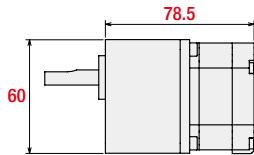
CSギヤードタイプ (PKP243D15A2-CS20)



励磁最大静止トルク: 同じ

取付角寸法: **18mm 減少**

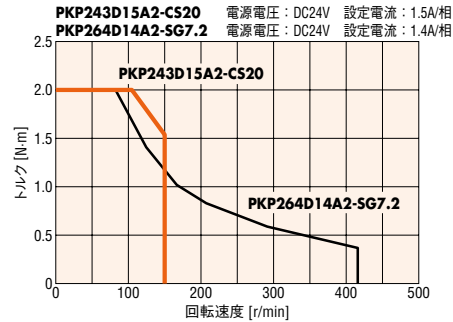
SHギヤードタイプ (PKP264D14A2-SG7.2)



モーター長: **10.5mm 減少**

質量: **47% 減少**

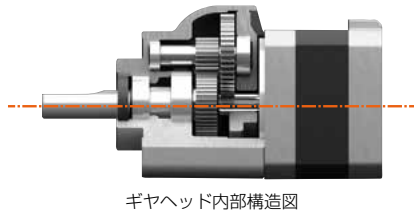
◇トルク特性比較



●センターシャフトにより設計の手間を軽減

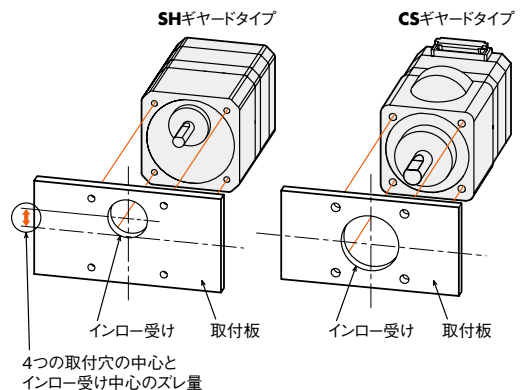
ギヤの構造を見直すことでセンターシャフトを実現しました。取付板の設計の手間を軽減します。またケーブル引き出し方向の自由度がアップしました。

●構造図のように歯車を逃がすことで、出力シャフトを中心に配置することを実現

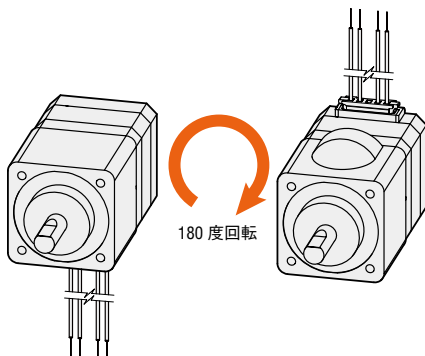


ギヤヘッド内部構造図

●取付板設計の手間を軽減



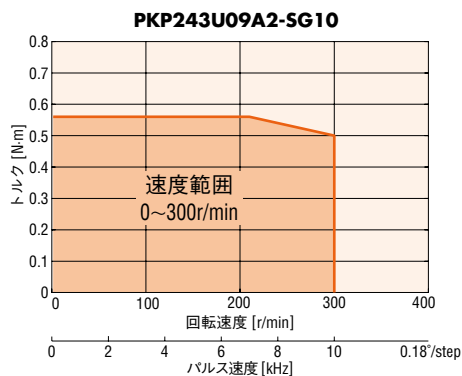
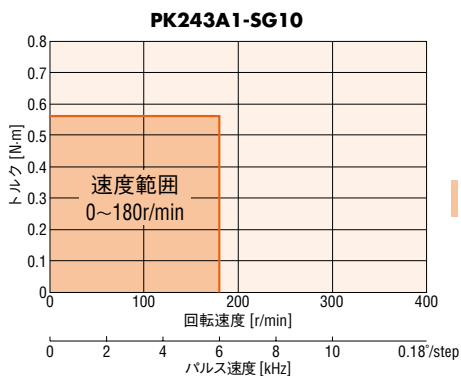
●センターシャフトのため、ケーブルの引き出し方向の自由度アップ



SHギヤードタイプ

減速、トルクアップ、分解能アップ、振動対策に効果的です。従来品に比べバックラッシュが小さくなりました。

●従来品に比べて速度範囲が広く、さらに使いやすく



さらに用途を広げる付加機能を搭載した製品をラインアップ

●エンコーダ付

(標準タイプ、高分解能タイプ、SHギヤードタイプ、薄型タイプ、ハーモニックギヤードタイプにご用意)

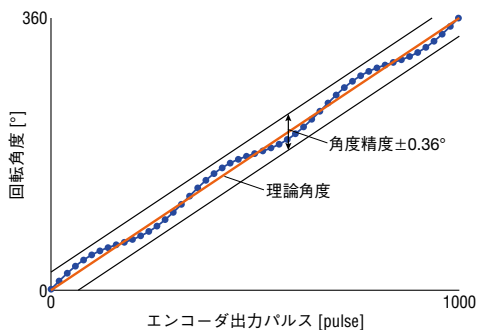
◇主な仕様

タイプ	標準タイプ	高分解能タイプ、SHギヤードタイプ	薄型タイプ、ハーモニックギヤードタイプ
分解能	200P/R、400P/R*	400P/R	200P/R、400P/R、1000P/R
角度精度	±0.36° (モーター出力軸での換算値)		
出力信号	A相、B相、Z相 (3ch)		

*取付角寸法 13mm、42mm、56.4mmについては、分解能 1000P/R のラインアップもご用意しています。

●角度精度について (イメージ)

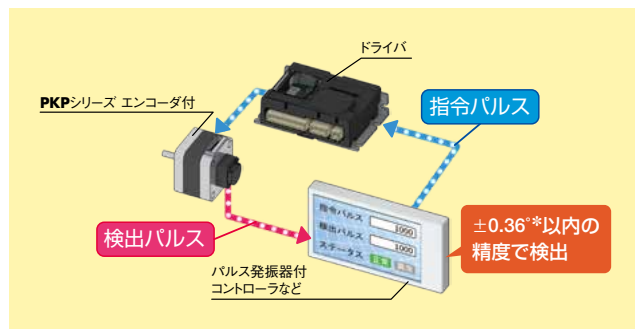
実際の回転角度とエンコーダから出力される角度の誤差です。



◇モーター位置情報の検出が可能

現在位置モニタや位置ズレの検出などが可能です。
指令位置と検出位置を比較することで、脱調などの異常検知が可能になります。
検出精度 (±0.36°) を保証しているため、安心して位置検出用途に利用いただけます。

●システム構成例



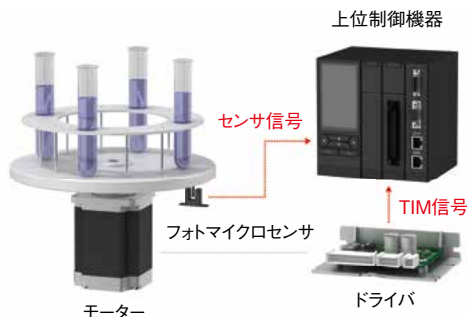
*モーター出力軸での換算値

◇センサの位置調整不要で原点出しが可能

Z相信号とTIM信号*が同時に出力されるように調整しています。2つの信号の同時検出により再現性の高い原点出しが可能です。

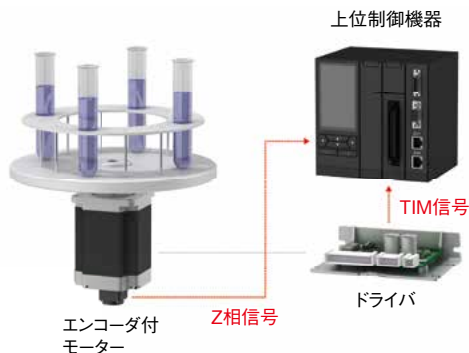
*励磁原点 (安定点) ごとにドライバから出力される信号です。モーター出力軸が励磁原点から 7.2° (高分解能タイプは 3.6°) 回転するたびに出力されます。

●エンコーダ付を使用しない場合



外部センサ信号と TIM 信号が同時に出力されるようにセンサ位置を調整する必要がある。

●エンコーダ付を使用する場合

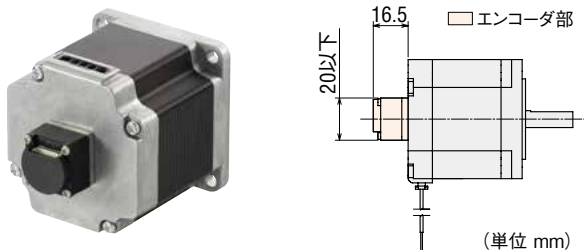


Z相信号と TIM 信号が同時に出力されるように調整済み。
調整不要で原点センサとして使用可能。

再現性向上により、試験管の位置決め運転も正確になり、例えばロボットハンドで試験管を掴む場合の掴み損や衝突などのトラブルを防止できます。

◇小型エンコーダを搭載

●取付角寸法 56.4mm の場合



◇電圧出力タイプとラインドライバ出力タイプを選択可能

電圧出力タイプとラインドライバ出力タイプをご用意しています*。

*取付角寸法 13mm の標準タイプ、ハーモニックギヤードタイプは電圧出力タイプ、オープンコレクタ出力タイプのラインアップになります。

●電磁ブレーキ付

(標準タイプ、高分解能タイプにご用意)



◇電源オフ時、停電時の位置保持が可能

無励磁作動型の電磁ブレーキを組み込んだ製品です。

停電などの不測の事態が発生したときに負荷を保持し、落下を防ぎます。また、モーター停止時に電磁ブレーキで保持し、モーター電流をオフにすることでモーターの発熱抑制も可能です。

組み合わせドライバ(別売)

小型・軽量のバイポーラ駆動ドライバです。

●バイポーラ駆動ドライバ CVDシリーズ

CVDシリーズは、パルス列入力タイプとRS-485通信タイプをご用意しています。

- 取付プレート付 ライトアングル
コネクタの向きが横向きとなります。



- 取付プレート付
コネクタの向きが上向きとなります。



- 取付プレートなし*
コネクタの向きが上向きとなります。



*パルス列入力タイプのみ

●バイポーラ駆動ドライバ CVDシリーズ Sタイプ



・SPI通信対応



・パルス列入力対応

ラインアップ

モーター種類 (基本ステップ角度)		取付角寸法、結線方式															
		13mm		20mm		28mm		35mm		42mm		56.4mm		60mm		85mm	
		バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ	バイ ポーラ	ユニ ポーラ
標準タイプ (1.8°)		●	—	○	○	●	●	●	●	●	●	●	●	○*4	○*4	○	○
	エンコーダ付*5	●	—	○	—	●	—	●	—	●	—	●	—	—	—	—	—
	電磁ブレーキ付	—	—	—	—	●	●	●	●	●	●	●	●	—	—	—	—
高分解能タイプ (0.9°)		—	—	—	—	●	●	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—
	エンコーダ付*5	—	—	—	—	●	—	—	—	●	—	●	—	—	—	—	—
	電磁ブレーキ付	—	—	—	—	—	—	—	—	●	●	●	●	—	—	—	—
薄型タイプ (0.018°~1.8°)		—	—	—	—	—	—	—	—	●	—	—	—	○	—	—	—
	エンコーダ付	—	—	—	—	—	—	—	—	●	—	—	—	○	—	—	—
	ハーモニック ギヤ付	—	—	—	—	—	—	—	—	●*1	—	—	—	○*2	—	—	—
	ハーモニック ギヤ付	—	—	—	—	—	—	—	—	●*1	—	—	—	○*2	—	—	—
	エンコーダ付	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
SHギヤードタイプ (0.05°~0.5°)		—	—	—	—	●	●	—	—	●	●	—	—	●	●	—	○*3 ○*4
	エンコーダ付	—	—	—	—	●	—	—	—	●	—	—	—	●	—	—	—
CSギヤードタイプ (0.09°~0.36°)		—	—	—	—	●	●	—	—	●	—	—	—	●	—	—	—
ハーモニックギヤードタイプ (0.018°~0.06°)		●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
	エンコーダ付	●	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—

●：コネクタ接続方式 ○：リード線仕様

*1 薄型タイプ ハーモニックギヤ付は51mmです。

*2 薄型タイプ ハーモニックギヤ付は61mmです。

*3 SHギヤードタイプは90mmです。

*4 従来品のPKシリーズです。

*5 ユニポーラのエンコーダ付もご用意しています。詳細については、お近くの支店・営業所までお問い合わせください。

5相ステッピングモーター PKPシリーズ



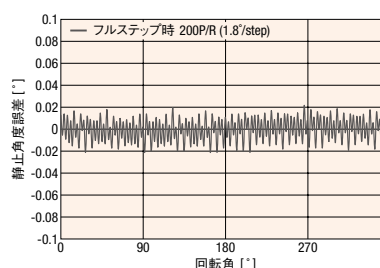
基本ステップ角度 0.72° （1回転500分割）の高トルク・低振動ステッピングモーターです。
高精度位置決めを低振動・低騒音で実現できます。
（駆動するためのドライバが別途必要です。）

■特徴

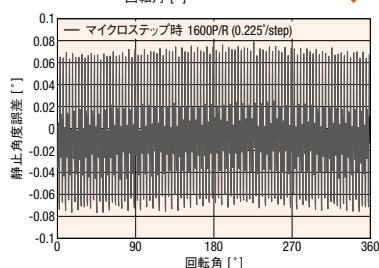
高精度

5相ステッピングモーター**PKP**シリーズはステップ角度が 0.72° （高分解能タイプ 0.36° ）・停止精度 $\pm 0.05^{\circ}$ のため、高精度の位置決めが可能です。また、マイクロステップ駆動のドライバで制御したときの静止角度誤差はフルステップ駆動時とほぼ変わらず高精度です。

●一般的な2相モーターの場合

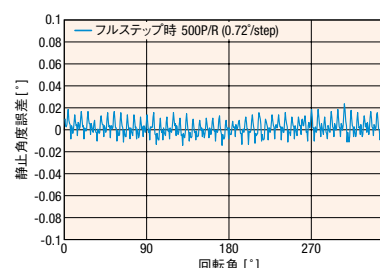


マイクロ
ステップで
停止精度が
悪化する

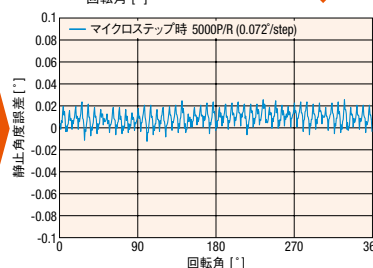


PKP シリーズ
5相で
高精度位置決め
が可能に

●5相**PKP**シリーズの場合 （駆動ドライバ：5相**CVD**ドライバ）



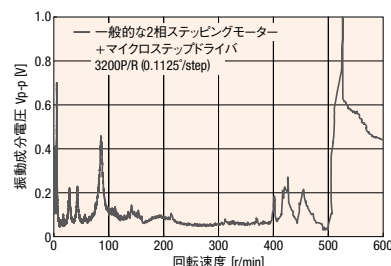
マイクロ
ステップでも
停止精度が
悪化しない



低振動・低騒音

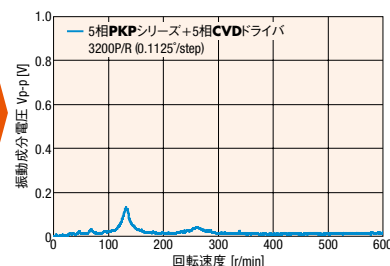
基本ステップ角度が 0.72° （高分解能タイプ 0.36° ）と小さいため、基本ステップ角度 1.8° の2相ステッピングモーターより低振動・低騒音です。また、マイクロステップ駆動のドライバで制御することでさらに低振動・低騒音駆動が可能です。

●2相ステッピングモーターの 振動特性例



PKP シリーズ
5相で
さらに振動特性
が向上します

●5相ステッピングモーターの 振動特性例



小型・薄型コネクタを採用した製品をラインアップ

小型・薄型コネクタを採用した製品をラインアップしています。モーターケーブルの引き出し方向が上向きになり、引き出し方向の自由度がアップしました。

●モーターによりコネクタ形状が異なります。詳細はモーター外形図でご確認ください。



ラインアップ

—: ラインアップなし

タイプ名 (基本 ステップ角度)	特徴	取付角寸法					
		20mm	28mm	42mm	56.4mm	60mm	85mm
標準 タイプ (0.72°)	・ 基本モデル ・ 高トルク、低振動	 *1					 *1 リード線仕様
高分解能 タイプ (0.36°)	・ 分解能が標準タイプの 2倍 ・ 高精度位置決めと振動 低減効果	—			—		—
標準タイプ エンコーダ付 (0.72°)	・ エンコーダ分解能 500 P/R、A・B・Z (3ch) 信 号出力 ・ 小型エンコーダを採用 ・ 角度精度 ±0.36°*3 ・ 再現性の高い原点出し が可能	 *1		 *2		 *2	—
高分解能 タイプ エンコーダ付 (0.36°)	・ エンコーダ分解能 1000P/R、A・B・Z (3ch) 信号出力 ・ 小型エンコーダを採用 ・ 角度精度 ±0.36°*3 ・ 再現性の高い原点出し が可能	—			—		—
TSギヤード タイプ (0.024~0.2°)	・ 平歯車機構 ・ 低減速比が充実、高速 運転 ・ 減速比の種類 3.6、7.2、10、20、30	—	—		—		—

*1 従来品のPKシリーズです。

*2 取付角寸法 42mm、60mm については、分解能 1000P/R のラインアップもご用意しています。

*3 モーター出力軸での換算値

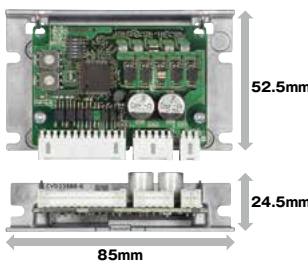
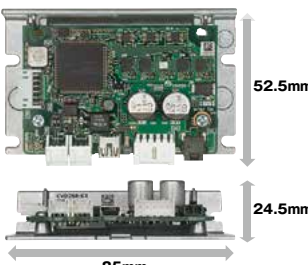
2相／5相ステッピングモーター用ドライバ CVDシリーズ



ステッピングモーター駆動用DC電源入力のドライバです。2相ステッピングモーター用（バイポーラ駆動）、5相ステッピングモーター用をご用意しています。低振動設計ドライバにマイクロステップ機能を搭載し、より一層の低振動・低騒音駆動が可能です。

種類と特徴

●2相ステッピングモーター用バイポーラ駆動ドライバ 5相ステッピングモーター用ドライバ CVDシリーズ

ドライバ種類	外観	概要	ドライバの 取付方向
●CVDシリーズパルス列入力タイプ  ・質量 20g～70g（ドライバ種類で異なります）	取付プレート付 ライトアングル 取付プレート付 取付プレートなし	コネクタの向きが横向きです。 コネクタの向きが上向きです。 コネクタの向きが上向きです。	・位置決めユニット（パルス発振器）による制御が可能 ・デジタルスイッチで簡単に運転電流を設定可能 ・水平方向取付 ・垂直方向取付
●CVDシリーズRS-485通信タイプ  ・質量 65g	取付プレート付 ライトアングル 取付プレート付	コネクタの向きが横向きです。 コネクタの向きが上向きです。	・RS-485通信（Modbusプロトコル）に対応 ・運転データの書き換え、複数軸への設定がかんたん ・装置の省配線、上位システムでの遠隔モニタが可能 ・サポートソフト MEXE02 に対応

ご注意

●2相ステッピングモーター用ドライバと5相ステッピングモーター用ドライバは共用ではありません。それぞれ専用ドライバです。

●2相／5相ステッピングモーター用 バイポーラ駆動ドライバ CVDシリーズ Sタイプ



・SPI通信対応

・パルス列入力対応

基板実装型の小型ドライバです。詳細については、お近くの支店、営業所までお問い合わせください。

●2/5相ステッピングモーター用 ドライバ CVDシリーズ 多軸タイプ EtherCAT対応



省配線、省スペース化を実現した、小型・軽量の4軸制御 多軸ドライバです。EtherCAT通信での同期運転が可能です。

● 5相ステッピングモーター用ドライバ
CVDシリーズ SCタイプ



スピードコントロールモーター感覚で簡単に速度制御できるドライバです。詳細については、お近くの支店、営業所までお問い合わせください。

● 5相ステッピングモーター用ドライバ
CVDシリーズ フルクローズド制御タイプ



ステッピングモーターの使い勝手をそのままに、外部センサと組み合わせることで、高精度位置決め運転を実現できます。

● **Oriental motor**は、日本その他の国におけるオリエンタルモーター株式会社の登録商標または商標です。

お客様相談センター

製品に関する技術的なお問い合わせ、購入についてのご相談はこちらまで。

TEL 0120-925-410

E-mail webts@orientalmotor.co.jp

オリエンタルモーター株式会社
www.orientalmotor.co.jp/ja

オリエンタルモーター PKPシリーズ

検索

2026年2月制作

お問い合わせ先