

RORZE

RORZE

取扱説明書



マイクロステップ駆動
2相ステッピングモータドライバ
RD-023MB

RORZE ローツェ株式会社

安全にお使いいただくために必ずお読みください

取扱説明書には、あなたや他人への危害や財産への損害を未然に防ぎ、本製品を安全にお使いいただくために、守っていただきたい事項を記載しています。

本製品の御使用にあたっての注意事項

本製品は、高度の安全性、信頼性が求められる装置で、その故障や誤動作が直接人命を脅かしたり、人体に危害を及ぼす恐れのある装置（宇宙航空機器、防災・防犯機器、各種安全装置など）に使用するために開発されたものではありません。

一般装置であっても、保護機能など設けて装置の安全を図られると同時に、お客様におかれまして十分に安全性のテストの上、装置としての出荷保証をお願いいたします。

上記のような装置に使用される場合には当社までご相談願います。
なお、ご相談なく使用されたことにより発生した損害などについては、当社では責任を負いかねますのでご了承ください。



警告

誤った取り扱いをすると、死亡または重傷を負う可能性が想定される内容を示しています。

- ◇引火性物質、水のかかる場所、可燃物のそばでは使用しないでください。けが、火災の恐れがあります。
- ◇通電状態で、移動、結線などの作業は行わないでください。必ず電源を切ってから行ってください。感電、けがの恐れがあります。
- ◇リード線を無理に曲げたり、引っ張ったり、挟み込んだりしないでください。感電、火災、故障の恐れがあります。
- ◇リード線の被覆が傷ついているものは使用しないでください。感電、火災、故障の恐れがあります。
- ◇各端子は結線不良、締め付け不良のないよう確実に結線してください。感電、火災、故障の恐れがあります。
- ◇本製品の内部には触れないでください。感電、故障の恐れがあります。
- ◇本製品の分解、改造は行わないでください。感電、故障の恐れがあります。
- ◇濡れた手で結線、操作は行わないでください。感電の恐れがあります。
- ◇運搬、設置、配線、運転、操作、保守、点検の作業は、専門知識のある人が実施してください。感電、けが、火災の恐れがあります。



注意

誤った取り扱いをすると、人が危害を負う可能性が想定される内容、及び物的損害の発生が想定される内容を示しています。

- ◇現品が注文通りのものか確認してください。間違った商品を付けた場合には、火災、故障の原因となります。

下記内容を確認されるまでは、本製品に電源を入力しないでください。

- ◇使用される電源は、DC12～50Vを出力する電源以外は使用しないでください。
- ◇各入力端子、出力端子の最大定格電圧、電流を守って御使用ください。
- ◇各入力端子、出力端子を誤って配線させたり、ショートさせないでください。
- ◇ステッピングモータ以外のモータには使用しないでください。
- ◇御使用になるステッピングモータの定格電流を超えない範囲で御使用ください。
- ◇電源及びモータ結線は、流れる電流値に見合った断面積を持つ線材を御使用ください。
- ◇本製品は発熱するため、金属板などに密着させるか、または、ファンの取り付けを行うなどして十分に放熱させてください。
- ◇端子台に配線する場合には、端子台のネジに適応したドライバを使用し、ネジを締め付ける際は2.5kgf・cm(0.25N・m)以下のトルクで回してください。
- ◇機械に接続し運転を始める場合には、いつでも非常停止できる状態で運転を始めてください。

上記の事が守られていない場合は、火災や故障の原因となります。

- ◇異音が発生した場合には、直ちに電源を切ってください。けが、火災の恐れがあります。
- ◇運転中、運転停止直後は本製品に触れないでください。やけどの恐れがあります。
- ◇端子台やリード線をもって移動させないでください。落下してけがの原因となります。
- ◇不安定な場所、落としやすい場所には、置かないでください。落下してけがの原因となります。

なお、注意に記載した事項でも、使用状況により、重大な結果（死亡または重傷を負う可能性）に結びつく場合があります。いずれも重要な内容を示していますので必ず守ってください。

目 次

1. 概 要.....	1
2. 特 長.....	1
3. 仕 様.....	2
4. 各部の名称.....	2
5. 各部の機能.....	3
5-1 電源入力	3
5-2 モータ出力.....	3
5-3 信号入出力.....	3
5-3-① クロック入力及び回転方向入力 (CW/CLK, CCW/UD)	4
5-3-② F R E E入力 (FREE +/-)	4
5-3-③ P H A S E出力 (PHASE +/-)	4
5-4 P O W E R L E D	4
5-5 R U N C U R R E N T ロータリースイッチ	5
5-6 S T O P C U R R E N T ボリウム	5
5-7 ディップスイッチ	6
5-7-① 電流レンジ切り替えスイッチ (H/L)	6
5-7-② クロック入力方式切り替えスイッチ (1/2CK)	6
5-7-③ 分解能設定スイッチ (D1~D5)	6
6. タイミングチャート	7
7. 入出力回路.....	8
7-1 クロック入力回路 (CW/CLK, CCW/UD)	8
7-2 F R E E入力回路 (FREE +/-)	8
7-3 P H A S E出力回路 (PHASE +/-)	8
8. 結線図.....	9
8-1 適合モータ	9
9. 放 熱.....	10
9-1 ドライバの温度上昇	10
10. その他の機能	11
10-1 自動カレントダウン	11
10-2 過電流保護回路.....	11
10-3 電圧低下保護回路	11
11. 消費電流	11
12. パルス(クロック)周波数と回転数の関係.....	11
13. 外観図.....	12

取扱説明書

1. 概 要

本ドライバは、マイクロステップ駆動のステッピングモータドライバです。
マイクロステップ駆動とは、モータに流す電流を制御する事によりモータの基本ステップ角を分割する駆動方法です。本ドライバはステップ角を $1/1 \sim 1/400$ まで分割可能です。

ステップ角が 1.8° のモータの場合はフルステップ駆動で 200 分割/回転 (1.8° /パルス) ですが、マイクロステップ駆動でステップ角を 400 分割にすれば $80,000$ 分割/回転 (0.0045° /パルス) にする事が出来ます。マイクロステップ駆動にする事で超低速運転や細かい位置決めが可能となります。

また、フルステップ駆動では振動が大きく、ある回転数で共振するといった問題がありますが、マイクロステップ駆動にする事で振動は非常に小さくなります。2相モータでもマイクロステップ駆動にすれば、5相モータのハーフステップ駆動時よりも低振動となります。

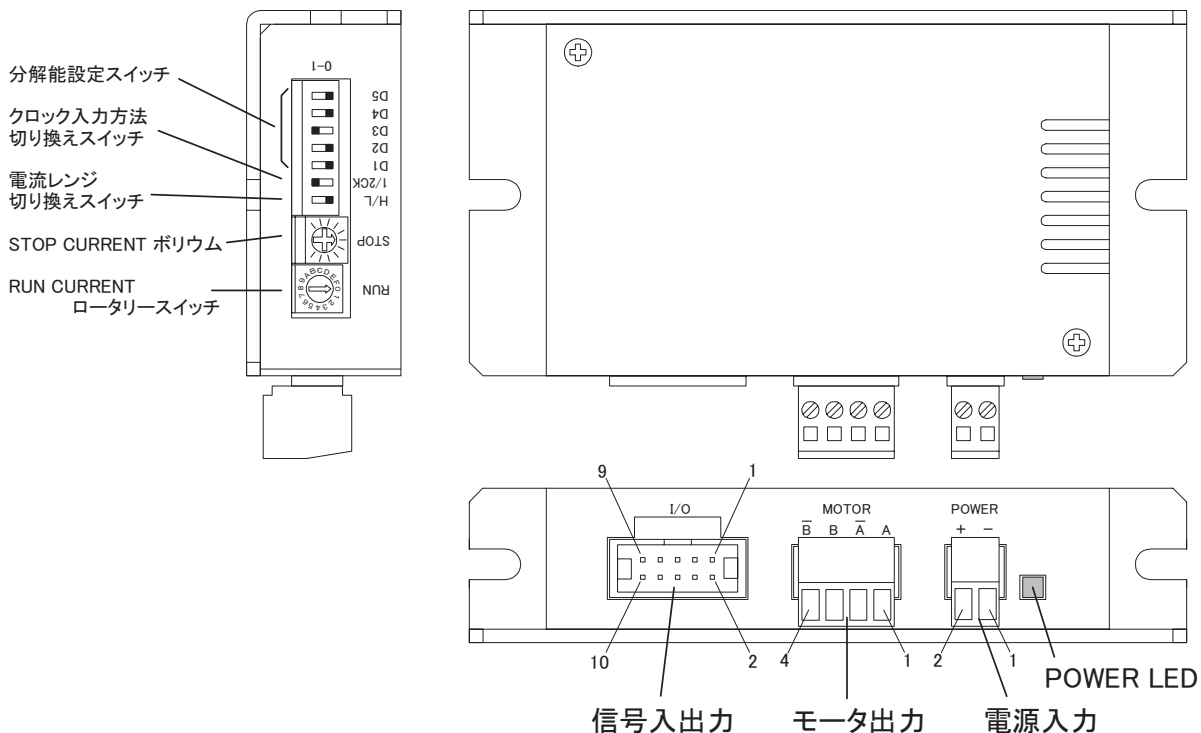
2. 特 長

- ・ 最大で 3 A /相のステッピングモータが駆動可能
- ・ 電源電圧は $\text{DC } 12 \sim 50\text{ V}$ の範囲で使用可能
- ・ 分解能はディップスイッチにより選択可能
- ・ 信号入出力回路は、全てホトカプラ絶縁
- ・ 過電流・電圧低下保護回路を搭載
- ・ モータ駆動電流の調整範囲をディップスイッチにより切り替え可能 ($\text{max } 1.5\text{ A} \leftrightarrow \text{max } 3\text{ A}$)
- ・ クロック入力方式をディップスイッチにより 1クロック方式 (1 CK) か 2クロック方式 (2 CK) に切り替え可能
- ・ 停止時の発熱を抑える自動カレントダウン回路採用

3. 仕様

電源電圧	単一DC電圧12V～50V（絶対最大定格電圧：50V）
電源電流	1相相当コイル定格電流値の約1.2倍(最大)
モータ駆動電流	0.1A/相～3A/相(RUN CURRENT ロータリスイッチにより可変)
駆動方式	バイポーラ定電流チョッパ方式
励磁方式	マイクロステップ
分解能	基本ステップ角の1/1～1/400
位置再現性	±1ステップ(無負荷時、同一方向送り 分解能1/50 3A/相時)
自動カレントダウン	クロック入力が停止して0.3秒後にSTOP CURRENTポリウムの設定に従い、動作時の0～100%の電流になります。(出荷時は50%に設定してあります) 但し、クロック入力端子間に電圧を加えた状態では、モータの回転が停止していてもカレントダウンしません。
保護機能	過電流・電圧低下保護
応答周波数	500kpps MAX.（但し、クロック入力が4.5～5.5V時）
動作温度範囲	0～+50℃（但し、ケース温度が65℃以下になるよう放熱すること）
動作湿度範囲	85%RH以下（結露なきこと）
保存温度範囲	–20～+80℃
重量	約100g
外形寸法	22.6(H)×105(W)×65.6※(D) (mm) ※コネクタ用ソケット含む

4. 各部の名称



第1図 外観図

5. 各部の機能

5-1 電源入力

DC 12～50Vを供給してください。

接続には、付属のソケット(2ピン)を使用します。

ブロック名	電 源	
ピン番号	2	1
名称	POWER+	POWER-

5-2 モータ出力

モータ線を接続してください。

接続には、付属のソケット(4ピン)を使用します。

ブロック名	モータ			
ピン番号	4	3	2	1
名称	$\overline{B}$	B	$\overline{A}$	A

5-3 信号入出力

信号線を接続してください。

接続には、オムロン製のMILソケット(10ピン)を使用します。

ブロック名	クロック入力			
ピン番号	4	3	2	1
名称	CCW(UD)-	CCW(UD)+	CW(CLK)-	CW(CLK)+

ブロック名			PHASE出力		FREE入力	
ピン番号	10	9	8	7	6	5
名称	N. C.	N. C.	PHASE-	PHASE+	FREE-	FREE+

信号入出力コネクタ用のソケットは付属していませんので次の物をご用意ください。

尚、下記の“ソケット付きフラットケーブル”はオプションとして購入可能です。

フラットケーブル用	
ソケット	: XG4M-1030
ストレインリリーフ	: XG4T-1004
バラ線用	
ソケット AWG28～26用	: XG5M-1035
ソケット AWG24用	: XG5M-1032
セミカバー	: XG5S-0501
バラ線専用工具	: XY2B-7006
コネクタロックレバー	: XG4Z-0002
※メーカーは、全てオムロン株式会社です	

オプション (ソケット付きフラットケーブル)

品番	品番の見方
RCC-10P50L	長さ 50 cm 10ピンソケット付き ソケット付きフラットケーブル
RCC-10P100L	
RCC-10P200L	
RCC-10P300L	

5. 各部の機能

5-3-① クロック入力及び回転方向入力(CW/CLK, CCW/UD)

2クロック方式(2CK)選択時

(CWクロックパルスとCCWクロックパルスの2種類のクロックパルス信号を入力する方式です)

CW+/- CW+よりCW-にパルス電流を流すことにより時計方向(CW方向)に1ステップ回転します。

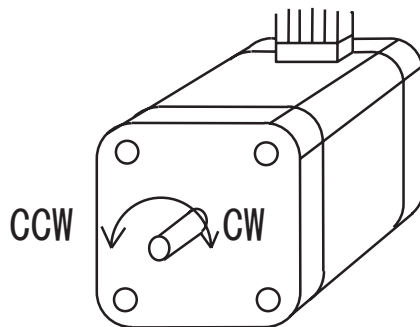
CCW+/- CCW+よりCCW-にパルス電流を流すことにより反時計方向(CCW方向)に1ステップ回転します。

1クロック方式(1CK)選択時

(クロックパルス信号と、回転方向信号を入力する方式です)

CLK+/- CLK+よりCLK-にパルス電流を流すことによりUD入力に従った方向に1ステップ回転します。

UD+/- UD+よりUD-に一定電流を流した状態で、CLKにパルス電流を流すことで、モータは反時計方向(CCW方向)に1ステップ回転します。
電流を流さない状態では時計方向(CW方向)に1ステップ回転します。



第2図 ステッピングモータ回転方向

5-3-② FREE 入力(FREE +/-)

“+”端子より“-”端子に信号電流を流すとモータの励磁電流がゼロとなり、モータ軸を手で回転させることができます。

5-3-③ PHASE 出力(PHASE +/-)

励磁パターンが励磁原点の時に、PHASE出力がON(オープンコレクタ出力がON)になります。基本ステップ角 1.8° のモータの場合、モータが 7.2° 回転する毎に1回出力します。但し、出力ONのDutyは25%(電気角 90°)です。

5-4 POWER LED

電源が供給されている時に点灯します。

5-5 RUN CURRENT ロータリースイッチ

**注意**

使用されるステッピングモータの定格電流値内に調整して御使用ください。
定格電流値を超えますと、モータの故障、火災の原因となります。

モータ回転時の1相当りの駆動電流を調整するためのロータリースイッチで、通常はモータ1相当りの定格電流値に合わせます。(出荷時は1.5Aにセットしてあります。)

但し、トルクに余裕がある場合は低めに設定する方が、モータ及びドライバの発熱をより低く抑えられるため信頼性が向上します。(注意：電流値を下げるとトルクも下がります。)

駆動電流は設定目盛に対してほぼ第3図のようになります。この時の駆動電流誤差は、±5%以内です。



RUN CURRENT 設定目盛	ディップスイッチ H/L	
	H	L
F	3.0A	1.5A
E	2.9A	1.4A
D	2.8A	1.3A
C	2.7A	1.2A
B	2.6A	1.1A
A	2.5A	1.0A
9	2.4A	0.9A
8	2.3A	0.8A
7	2.2A	0.7A
6	2.1A	0.6A
5	2.0A	0.5A
4	1.9A	0.4A
3	1.8A	0.3A
2	1.7A	0.2A
1	1.6A	0.1A
0	1.5A	0A

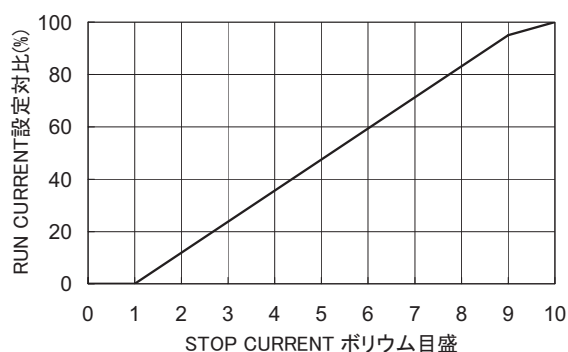
第3図 モータ駆動電流

※ドライバの電源を入れた状態でロータリースイッチを操作すると、スイッチの中間位置でモータ電流が大幅に低下することがあります。ホールディングトルクを必要とする装置では、ドライバの電源を落とした状態で設定を変更するようにしてください。

5-6 STOP CURRENT ボリューム

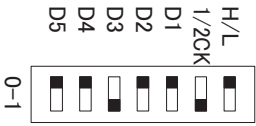
モータ停止時の保持電流(自動カレントダウン動作後の電流)の調整ができます。

RUN CURRENTの設定値に対して0%~100%の範囲で調整できます。(出荷時は50%に調整してあります。)



第4図 STOP CURRENTボリューム設定対比

5-7 ディップスイッチ



第5図 ディップスイッチ

5-7-① 電流レンジ切り替えスイッチ(H/L)

RUN CURRENT ロータリースイッチ によるモータ電流の調整範囲を切り替えます。

設定	電流レンジ
0	H (1.5 ～ 3.0A)
1	L (0 ～ 1.5A)

5-7-② クロック入力方式切り替えスイッチ(1/2CK)

クロック入力方式を、2クロック方式(2CK)か、1クロック方式(1CK)に切り替えます。

設定	クロック入力方式
0	1クロック方式 (1CK)
1	2クロック方式 (2CK)

5-7-③ 分解能設定スイッチ(D1～D5)



注意

ディップスイッチを下記の表以外にセットしないでください。
誤動作や故障の原因となります。

ディップスイッチD1～D5によりステップ角を22種類の中から選択できます。

設定されるステップ角は

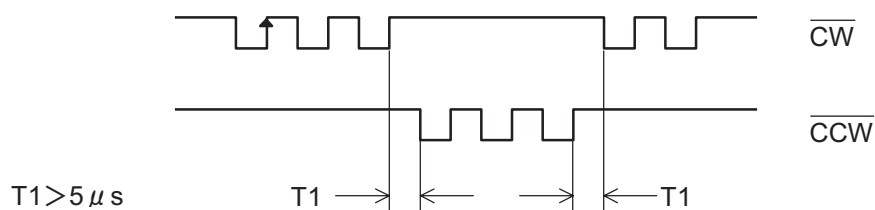
モータの基本ステップ角 $\times \frac{1}{\text{分割数}}$ となります。

D5	D4	D3	D2	D1	分割数	D5	D4	D3	D2	D1	分割数	D5	D4	D3	D2	D1	分割数
0	0	0	0	1	400	0	1	0	0	0	64	1	0	0	0	0	320
0	0	0	1	0	200	0	1	0	0	1	32	1	0	0	0	1	160
0	0	0	1	1	100	0	1	0	1	0	16	1	0	0	1	0	80
0	0	1	0	0	50	0	1	0	1	1	8	1	0	0	1	1	40
0	0	1	0	1	25	0	1	1	0	0	4	1	0	1	0	0	20
0	0	1	1	0	12.5	0	1	1	0	1	2	1	0	1	0	1	10
0	0	1	1	1	6.25	0	1	1	1	0	1	1	0	1	1	0	5
												1	0	1	1	1	2.5

6. タイミングチャート

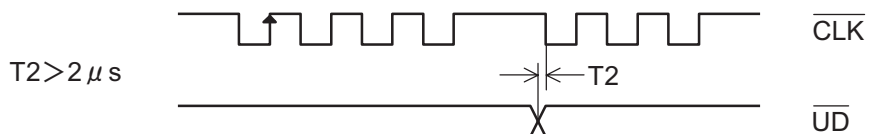
回転方向の切り替え

2クロック方式（2CK）選択時



第6図 2CK タイミングチャート

1クロック方式（1CK）選択時



第7図 1CK タイミングチャート

注1 この図は、外部電源を各“+”端子へ、外部コントローラのオープンコレクタ出力を“−”端子へ接続した場合の、“−”端子の電圧波形(負論理)です。

注2 $T1 \sim T2$ が上記未満の時は、パルス誤差を生じる事があります。

注3 クロック($\overline{CW} \cdot \overline{CCW} \cdot \overline{CLK}$)の立ち上がり(クロック電流がON→OFFに切り替わる時)でモータが1ステップ回転します。

7. 入出力回路

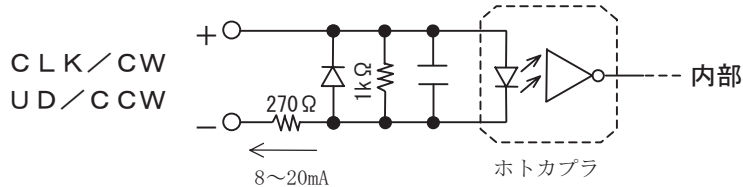
7. 入出力回路



注意

各入出力回路の最大定格電流・電圧を越えないでください。越えますとドライバの故障や動作不良の原因となります。

7-1 クロック入力回路 (CW/CLK, CCW/UD)



第8図 クロック入力回路

信号電流の計算式

$$I_s = \frac{V_s - 1.65}{R + 270}$$

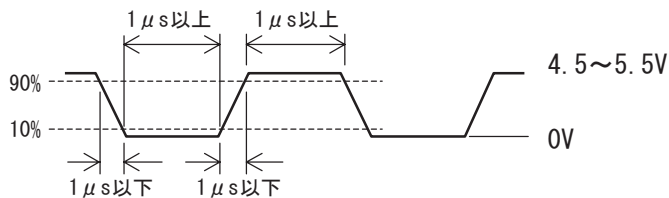
I_s : 信号電流

V_s : 信号源電圧

R : 外付け抵抗

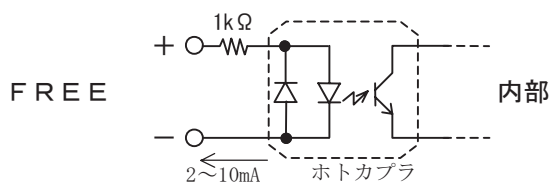
信号電流は8～20mAの範囲で御使用ください。(4.5～5.5Vの信号源で10～15mAとなります。)

信号源の電圧が高く(24Vなど)直結すると20mAを越える場合には、電流制限抵抗を直列に挿入して信号電流が8～20mAになるようにしてください。



第9図 クロック入力端子(+) (-)間の波形

7-2 FREE入力回路 (FREE +/-)



第10図 入力回路

信号電流の計算式

$$I_s = \frac{V_s - 1.2}{R + 1,000}$$

I_s : 信号電流

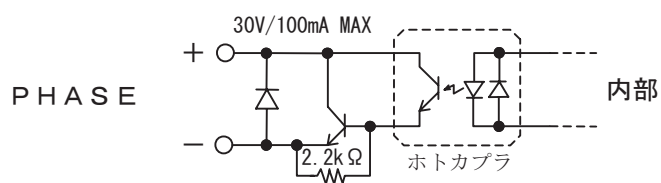
V_s : 信号源電圧

R : 外付け抵抗

信号電流は2～10mAの範囲で御使用ください。(5Vの信号源で約3.8mAとなります。)

信号源の電圧が高く(24Vなど)直結すると10mAを越える場合には、電流制限抵抗を直列に挿入して信号電流が2～10mAになるようにしてください。

7-3 PHASE出力回路 (PHASE +/-)



第11図 出力回路

端子間に電圧30V、電流100mA以上加えないでください。

8. 結線図



注意

誤配線、ショートがないか確認し、確実に結線されるまでは電源を入れないでください。火災、故障の原因となります。
端子台の締め付けトルクは 2.5kgf・cm(0.25N・m)以下で行ってください。

電源及びモータ結線は、流れる電流値に見合った断面積を持つ線材を御使用ください。

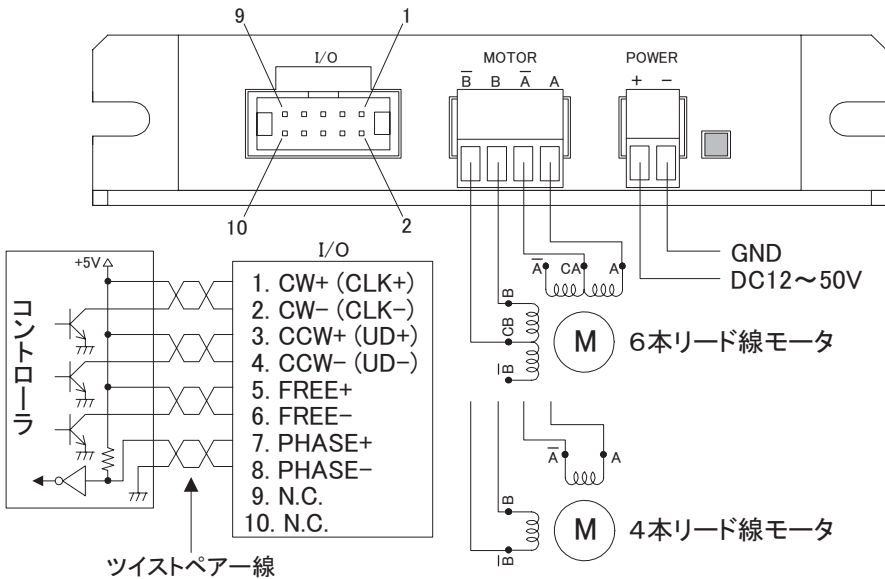
※マイクロステップ駆動では、駆動電流値を実効値としたサインカーブの電流が流れます。

モータのリード線には最大で 駆動電流値 $\times\sqrt{2}$ の電流が流れます。

例) 駆動電流値: 3 A の場合、最大で 4.2 A の電流が流れます。(3(A) $\times\sqrt{2}$ = 4.2(A))

信号入出力線はツイストペア線を御使用ください。

端子台の締め付けトルクは2.5kgf・cm(0.25N・m)以下で行ってください。



第 12 図 結線図

8-1 適合モータ

本ドライバは、HB型又はPM型でモータの1相当りの定格電流が0.1～3 A/相、定格電圧が電源電圧 $\times 0.7$ V以下のモータであれば適合します。

RORZE 2相ステッピングモータ

型式	最大静止トルク (N・m)	基本ステップ角 (°)	電流 (A/ph)	ロータイナーシャ (kg・m ²)	抵抗 (Ω)	インダクタンス (mH)
RM2414S/D	0.14	1.8	1.5	30×10^{-7}	1.3	0.96
RM2424S/D	0.24	1.8	1.5	53×10^{-7}	1.75	2.2
RM2640S/D	0.39	1.8	3.0	100×10^{-7}	0.6	0.8
RM2690S/D	0.78	1.8	3.0	210×10^{-7}	0.77	1.58
RM26A3S/D	1.3	1.8	3.0	360×10^{-7}	0.9	2.2

6本リード線タイプ(ユニポーラ巻線)の2相ステッピングモータを使用する場合のモータ配線色

	モータ出力端子			
	A	A-bar	B	B-bar
RORZE RM2000シリーズ	赤(A)	黒(CA)	青(B)	白(CB)
山洋電気 103H～	赤	黒	青	白
オリエントモータ 全機種	黒	黄	赤	白

9. 放 熱



注意

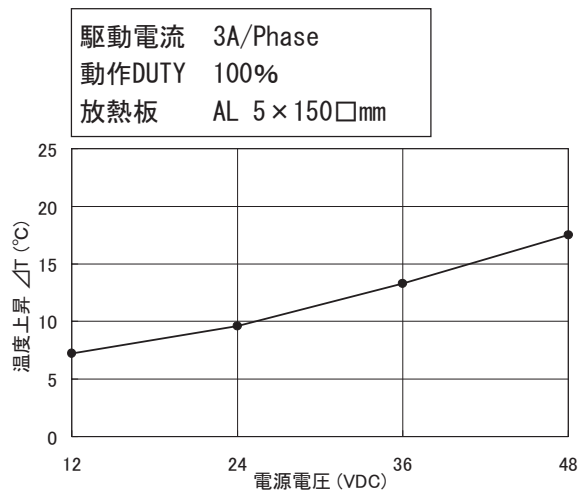
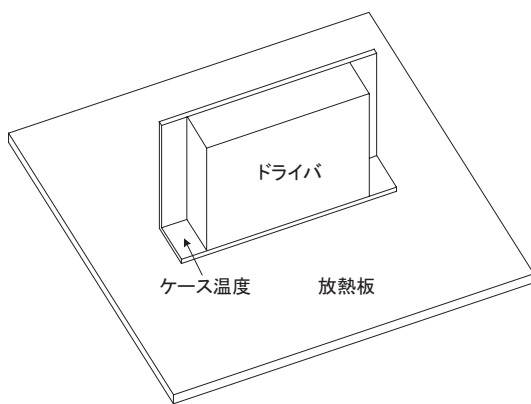
ドライバやモータは十分に放熱させてください。不十分ですと、
発熱により誤動作、故障、火災の原因となります。

ドライバ本体の温度は、周囲温度、モータ駆動電流、電源電圧、動作DUTYなどにより変化します。（それぞれの値が大きいほど、ドライバ温度も高くなります。）

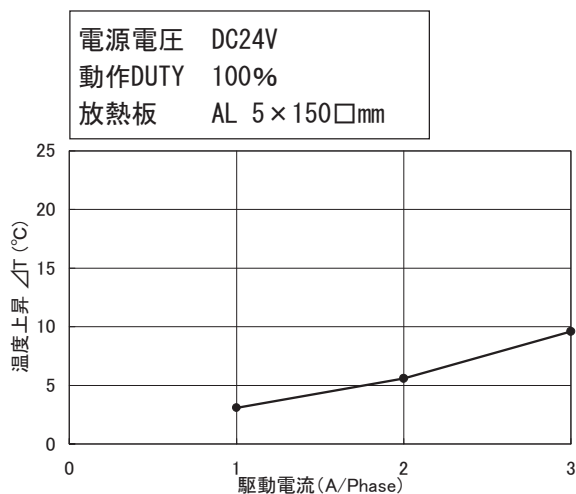
ドライバの発熱による誤動作、故障、火災などを防ぐため、ドライバ本体のケース温度が65℃を超えない範囲でご使用ください。

また、ドライバの寿命は、動作温度が低いほど長くなりますので、ファンによる強制空冷を行なうなどして、なるべく低いケース温度で使用されることを推奨いたします。

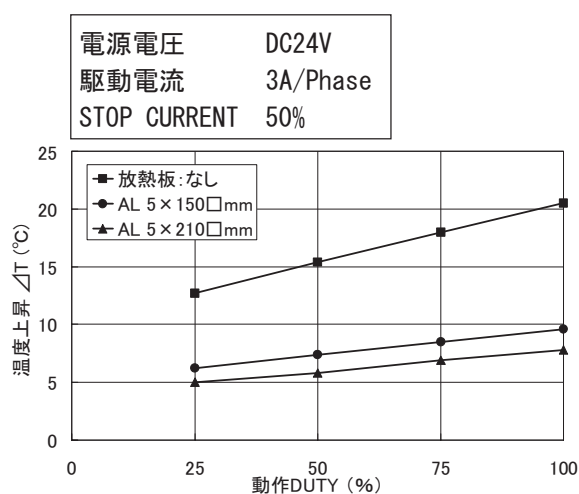
9-1 ドライバの温度上昇



第13図 電源電圧－ケース温度上昇



第14図 駆動電流－ケース温度上昇



第15図 動作DUTY－ケース温度上昇

10. その他の機能

10-1 自動カレントダウン

回転が停止してから、0.3秒後にカレントダウンします。モータ回転時の電流に対して、モータ停止時の電流値を少なくすれば発熱をおさえられます。但し、電流は多い方がカレントダウンした時の位置ずれは、少なくなります。(第4図参照)

尚、クロック入力に電圧を加えた状態ではカレントダウンしません。

10-2 過電流保護回路

モータの誤配線やショートなどによるドライバ内部の異常電流を検出したときに動作します。

10-3 電圧低下保護回路

電源からの供給電流は、電源電圧が低いほど多く流れます。

その為、電源電圧が低い時に過大な電流が流れるのを防止する回路です。

11. 消費電流

ドライバとモータによる消費電流は電源電圧、パルス(クロック)周波数及び使用モータのインダクタンスの大きさ、定格電流値、負荷トルクにより変化します。また、消費電流には、ドライバのPWMの周期(50kHz)とモータの回転数に応じたリップルが乗ります。

目安として1相当りのステッピングモータの定格電流値を1.2倍した値以上の電源をご使用ください。

24Vラインなどの共通な電源にドライバと他の装置があり、電圧変動が許されない場合は、消費電流の最大値の1.7倍以上の電流が流せる電源を使用するか、電源の出力段に大容量コンデンサの付いた電源をご使用ください。

12. パルス(クロック)周波数〔pps〕と回転数〔rpm〕の関係

ppsとはパルス信号の速度のことで、ステッピングモータが1秒間に何ステップするかを示します。パルス周波数〔pps〕とモータの回転数〔rpm〕の関係は次式のようになります。

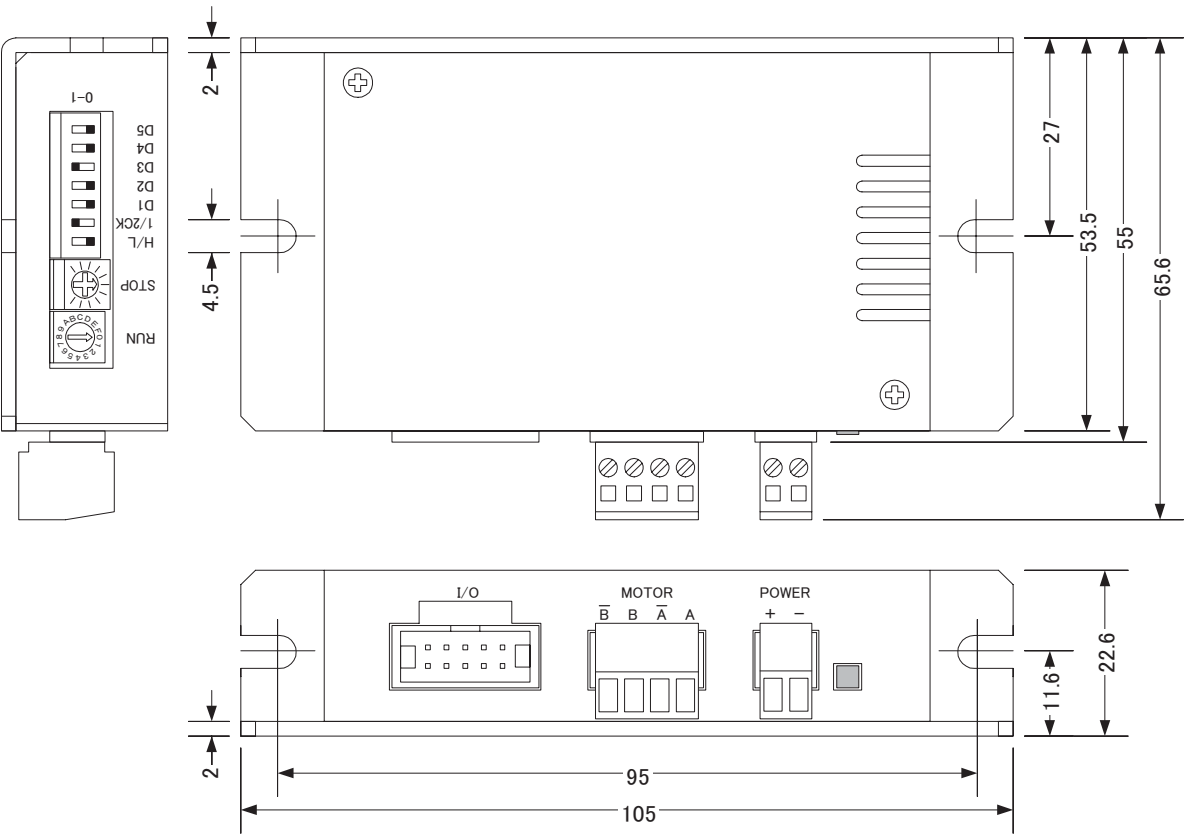
$$\text{回転数} [rpm] = \frac{\text{基本ステップ角} / \text{分割数} \times \text{パルス周波数} \times 60}{360^\circ}$$

(例) 基本ステップ角: 1.8°、分割数(M): 10、パルス周波数: 10 kpps の場合

$$\text{回転数} [rpm] = \frac{1.8 / 10 \times 10,000 \times 60}{360} = 300 [rpm]$$

となります。

1 3. 外觀圖



第 1 6 图 外形寸法图 单位 (mm)

RORZE ローツェ株式会社

◆本 社

〒720-2104 広島県福山市神辺町道上 1588-2

代表 TEL(084)960-0001 FAX(084)960-0200

フリーダイヤル 0120-03-1955

お問い合わせ用メールアドレス sales@rorze.com

ホームページアドレス <http://www.rorze.com>

* ローツェ製品は全て無償保証期間を24ヶ月とします。

* 改良のため、お断りなしに仕様の一部を変更する場合がありますので、あらかじめご了承ください。