

# 取扱説明書

名称：5相マイクロステップドライバー

型式：MC-5514T

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.	各部の名称及び機能	4 頁
4.	取付	
4-1	取付場所の環境	5 頁
4-2	取付方法	5 頁
4-3	取付穴寸法	5 頁
5.	ドライバーの機能切換設定	
5-1	分割数の設定	6 頁
5-2	駆動電流設定	6 頁
5-3	停止時電流設定	7 頁
5-4	機能スイッチの設定	7 頁
6.	入出力信号	
6-1	CW信号入力、CCW信号入力	8 頁
6-2	モーターフリー入力 H0	9 頁
6-3	励磁タイミング出力 ZP	10 頁
7.	接続	
7-1	全体の接続例	11 頁
7-2	モーターの接続	11 頁
7-3	電源接続	12 頁
8.	仕様	12 頁
9.	外形図	13 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。

 <b>警告</b>	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。
 <b>注意</b>	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。

 <b>発火注意</b>	発煙又は発火の可能性が想定されることを示します。	 <b>けが注意</b>	けがを負う可能性が想定されることを示します。
 <b>破損注意</b>	破損の可能性が想定されることを示します。	 <b>高温注意</b>	高温による傷害の可能性が想定されることを示します。
 <b>感電注意</b>	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	
 <b>発火注意</b>	◎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。
 <b>破損注意</b>	◎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。
 <b>感電注意</b>	◎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。 ◎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。
 <b>けが注意</b>	
 <b>高温注意</b>	◎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（90V～125V）以外では使用しないで下さい。

◎FG端子は必ず接地して下さい。

## 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。

◎ドライバーの通気孔など開口部に指や金属類、及び燃えやすいものを入れないで下さい。

◎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

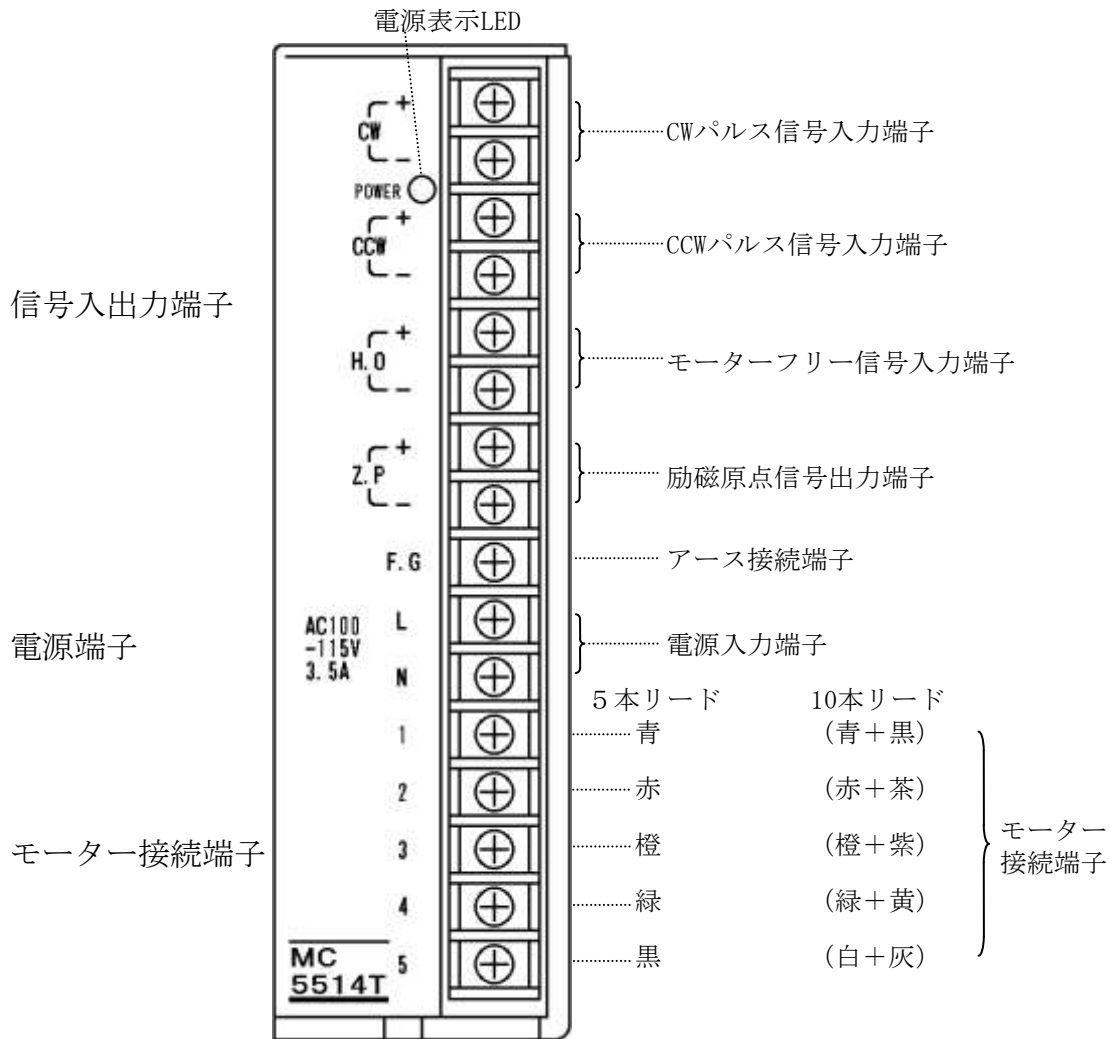
MC-5514T型5相ステッピングモータードライバーは、AC100V入力の5相マイクロステップドライバーです。マイクロステップ駆動方式のため、従来の基本ステップドライバーと比較して低振動、低ノイズ、及び高分割のモーター駆動となっております。ステップ角0.72度の標準のモーターを使用した場合、最大で1回転あたり125,000パルスでの駆動が可能です。

駆動対象モーターは0.5A/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。

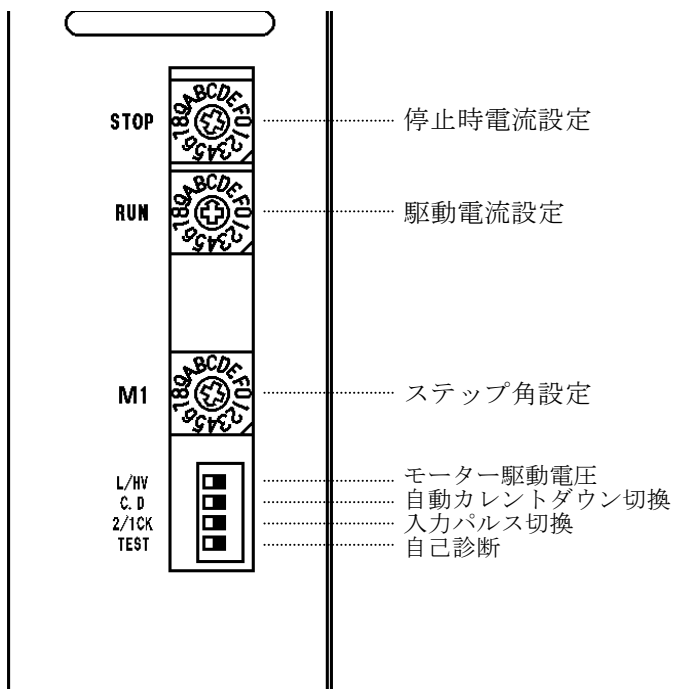
駆動方式はバイポーラペンタゴン駆動方式です。スイッチの切換えにより16種類の分割数が選択できます。

ステップ角にフル・ハーフを選択した場合でも、内部で16分割による低振動駆動となります。

3. 各部の名称及び機能



機能選択スイッチ



## 4. 取付

### 4-1 取付場所の環境

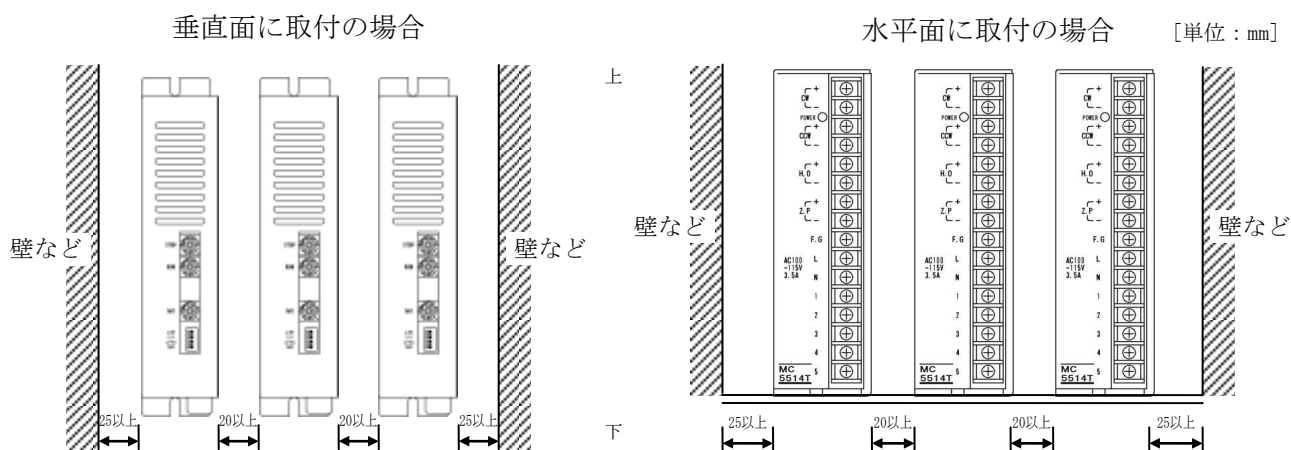
本体は、下記の環境場所に設置して下さい。

- ① 屋内
- ② 爆発性ガス、引火性ガス、及び腐食性ガス等の無い所。
- 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。

### 4-2 取付方法

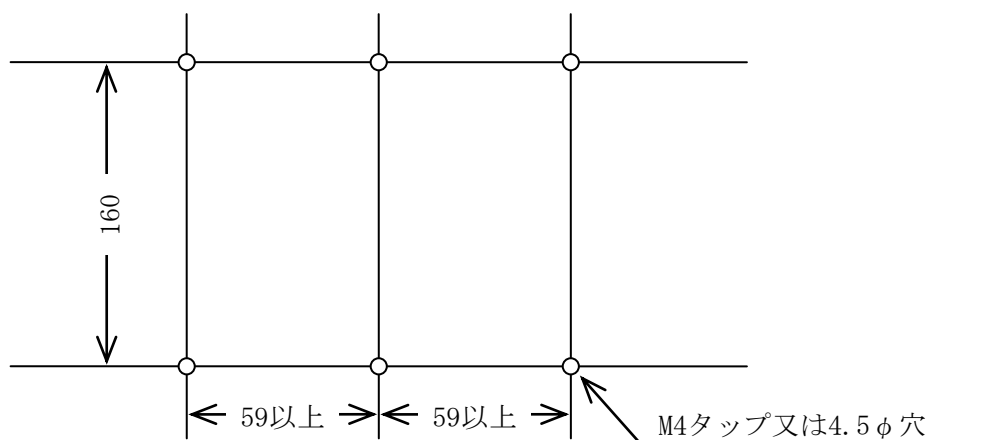
本体は、自然対流冷却方式なので熱のこもらないように取付を行なって下さい。

金属等の熱伝導体を取付けて下さい。



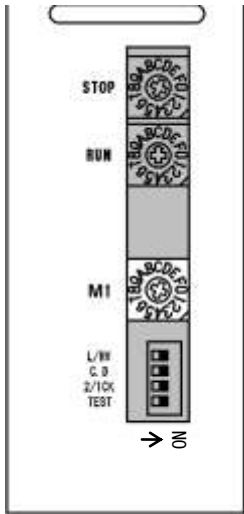
取付ネジ M4×8 2本 (添付はされておられません)

### 4-3 取付穴寸法 (例3台並列取付時穴寸法図) [単位: mm]



5. ドライバーの機能切替設定

5-1 分割数の設定 (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。分割数の設定はM1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。

2シリーズ分割数の設定表 (MC-5514) (出荷時設定：M1→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：スイッチ位置0, 1を設定した時でも内部にて16分割の低振動駆動となります。

3シリーズ分割数の設定表 (MC-5514T-3)

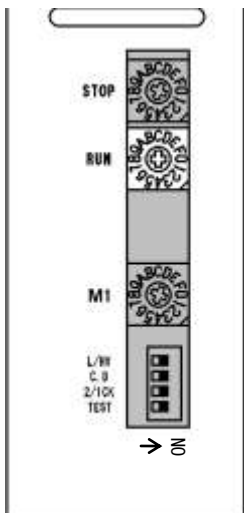
スイッチ位置	0	1	2	3	4	5	6	7
分割数	1	2	3	6	12	18	24	32
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
分割数	36	48	60	72	120	160	180	240

例えば、ステップ角0.72度の標準のモーターでは72分割 (Bに設定) の場合1パルスでの回転角は0.01度となります。

**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。

5-2 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)	0.5	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
回転時電流 (A)	1.1	1.18	1.25	1.32	1.4	1.47	1.53	1.6

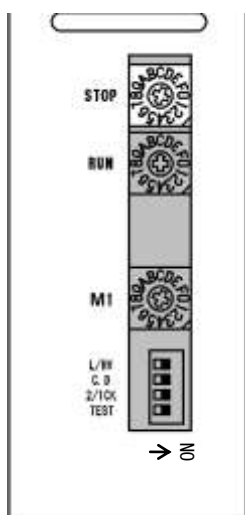
例：1.4Aのモーターを使用する場合は設定をCにします。

**注意**

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。



## 5-3 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）

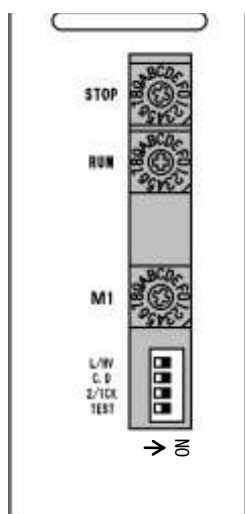
スイッチ位置	0	1	2	3	4	5	6	7
停止時電流 (%)	27	31	36	40	45	50	54	58
スイッチ位置	8	9	A	B	C	D	E	F
停止時電流 (%)	62	66	70	74	78	82	86	90

例：駆動電流を1.4A、停止時の電流を0.7Aにする場合は設定を5にします。

**△注意**

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。

## 5-4 機能スイッチの設定



L/HV : モーター駆動電圧切換スイッチ（出荷時設定：OFF）

- ・高速時のモーターへの印加電圧を設定します。
- ・スイッチをONにすると駆動電圧を高く設定でき、高速、高トルクが得られます。
- ・スイッチをOFFにするとモーターの発熱を抑えた駆動ができます。

C.D : 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）で指示した値に対応して低下します。
- ・スイッチをONにするとモーター電流は駆動電流設定（RUN）で指示した値になります。
- ・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。

2/1CK : 入力パルス切換スイッチ（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。

TEST : 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、駆動信号は入れないで下さい。

注：・他の信号がない状態では、2パルス入力方式時にはCW回転、1パルス入力方式時にはCCW回転します。

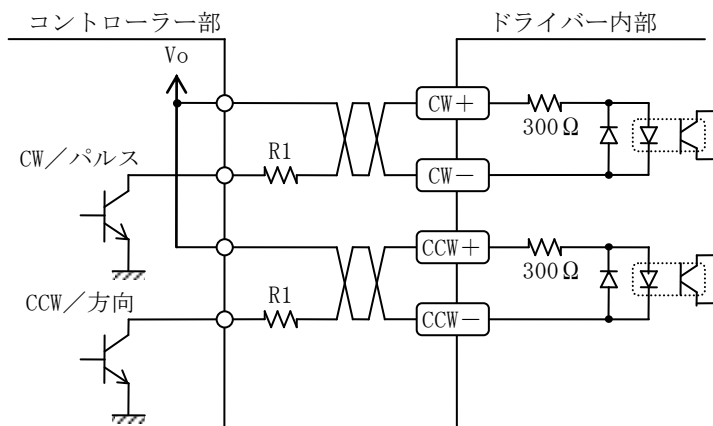
・通常駆動時は必ずOFFにして下さい。

**△注意**

スイッチ操作は電源を切った状態で行って下さい。

## 6. 入出力信号

### 6-1 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パルス信号入力端子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パルス信号入力端子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パルス信号入力端子に入力した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パルス信号入力端子によって決まります。CCWパルス信号入力端子にレベル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。

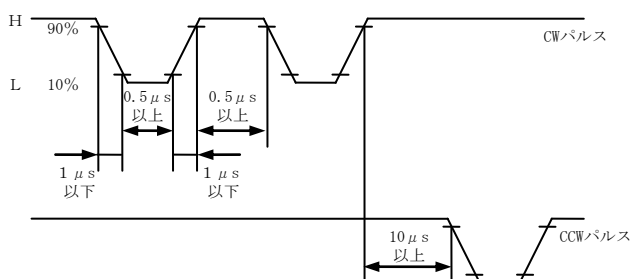
注：・パルスの立ち上がりとは、フォトカプラー回路に電流が流れ始める時を表します。

・レベル信号が入力されるとは、フォトカプラー回路に電流が流れる事を表します。

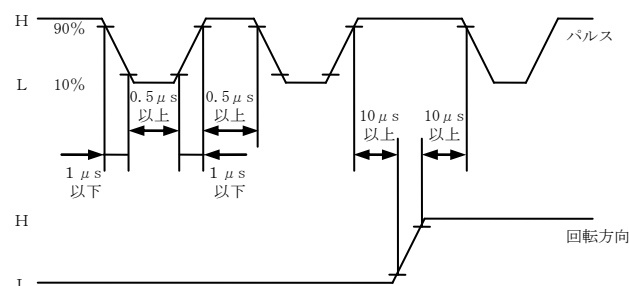
・上図回路の場合では、出力トランジスタがOFF→ONになる時モーターが回転します。

・2パルス方式の時、CW、CCW信号入力端子に同時に信号を入力しないで下さい。

#### 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に回転することを表します。

注：CW、CCW信号で $V_o$ 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。

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

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。

$V_o$ 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で、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。

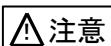
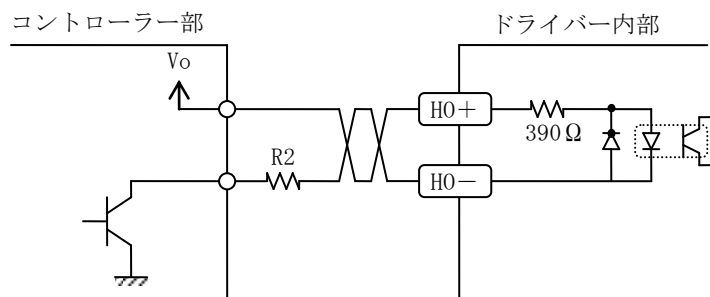
## 6-2 モーターフリー入力 HO

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切換によってモーター励磁相が変化することはありません。

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、再励磁した場合は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）



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 $V_o$ 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。

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

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。

$V_o$ が5Vの時はR2は不要です。

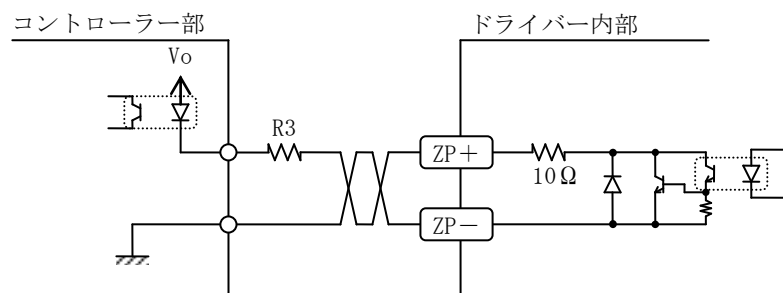
注：・パルス電圧は、[1] = 4V~8V、[0] = -8V~0.5Vとします。

R1, R2の参考値

$V_o=12V$ の時  $R1=910\Omega$  (750Ω~1.1kΩ),  $R2=910\Omega$  (750Ω~1.1kΩ) 1/2W以上

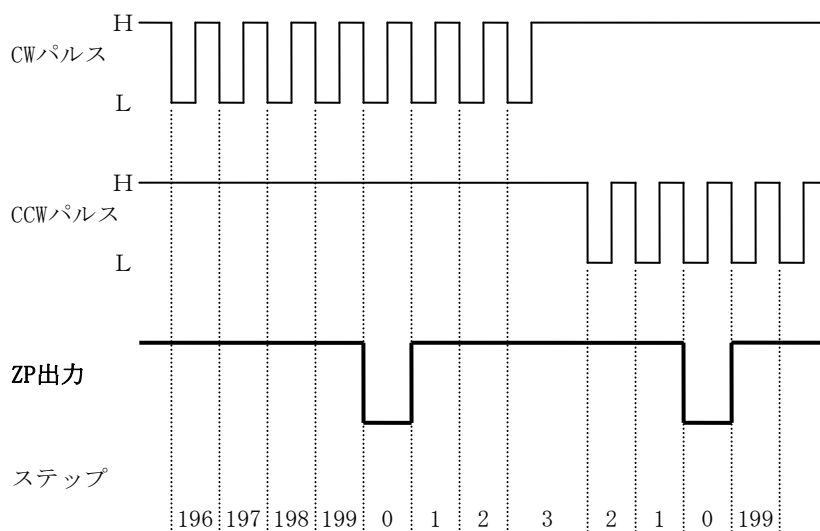
$V_o=24V$ の時  $R1=2.4k\Omega$  (2kΩ~3kΩ),  $R2=2.4k\Omega$  (2kΩ~3kΩ) 1/2W以上

## 6-3 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。0.72度のモーターの場合は7.2度毎に出力されます。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。

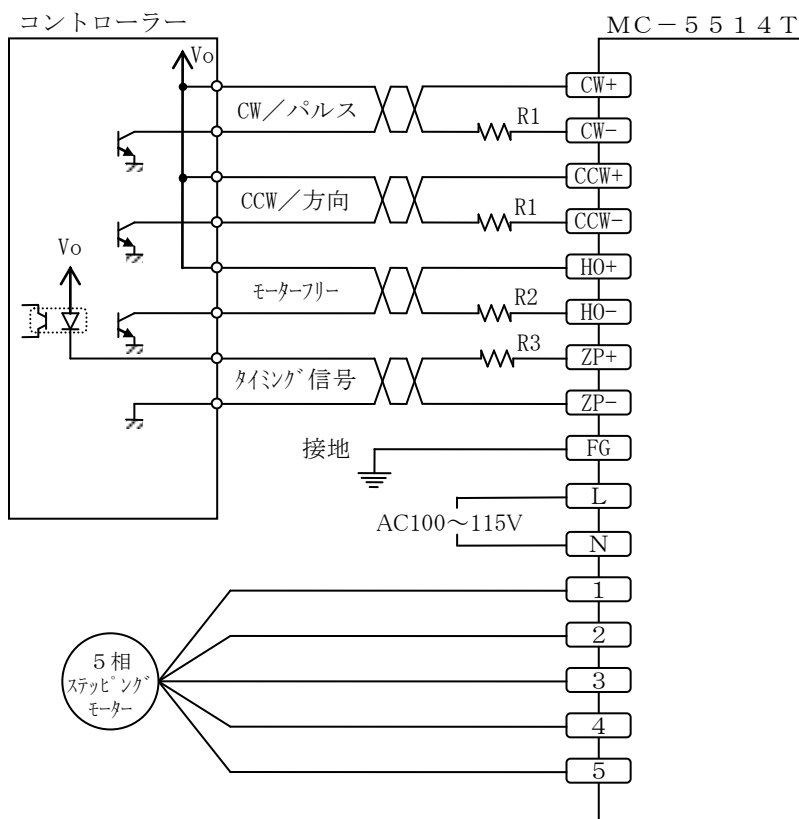
## ZPタイミングチャート／2パルス入力時（20分割時）



注：Voは30V以下として下さい。外部抵抗R3はコントローラー部の電流仕様に合わせた値にして下さい。最大値は50mA以下として下さい。電源投入後に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。

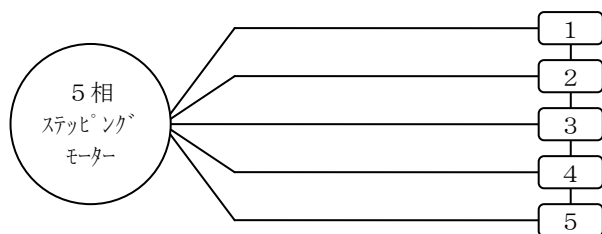
## 7. 接続

### 7-1 全体の接続例



### 7-2 モーターの接続

下記のリード線色に合せてモーターの結線を行って下さい。

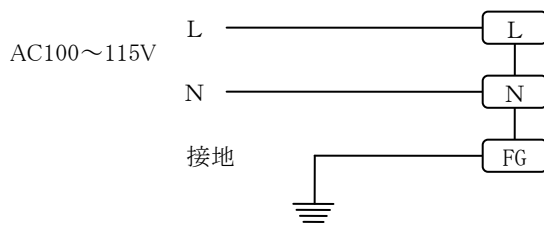


銘板の表示	5本リード	10本リード
1	青	青/黒
2	赤	赤/茶
3	橙	紫/橙
4	緑	黄/緑
5	黒	白/灰
	①	②

- 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。

注：モーターの結線にはAWG20(0.5mmsq)以上の線材を使用して下さい。

## 7-3 電源接続



L、N間には、AC100～115V 50/60Hzの電源を接続して下さい。  
L側には電源のライン側、N側には電源の中性点側を接続して下さい。  
FGには必ず接地線を接続して下さい。

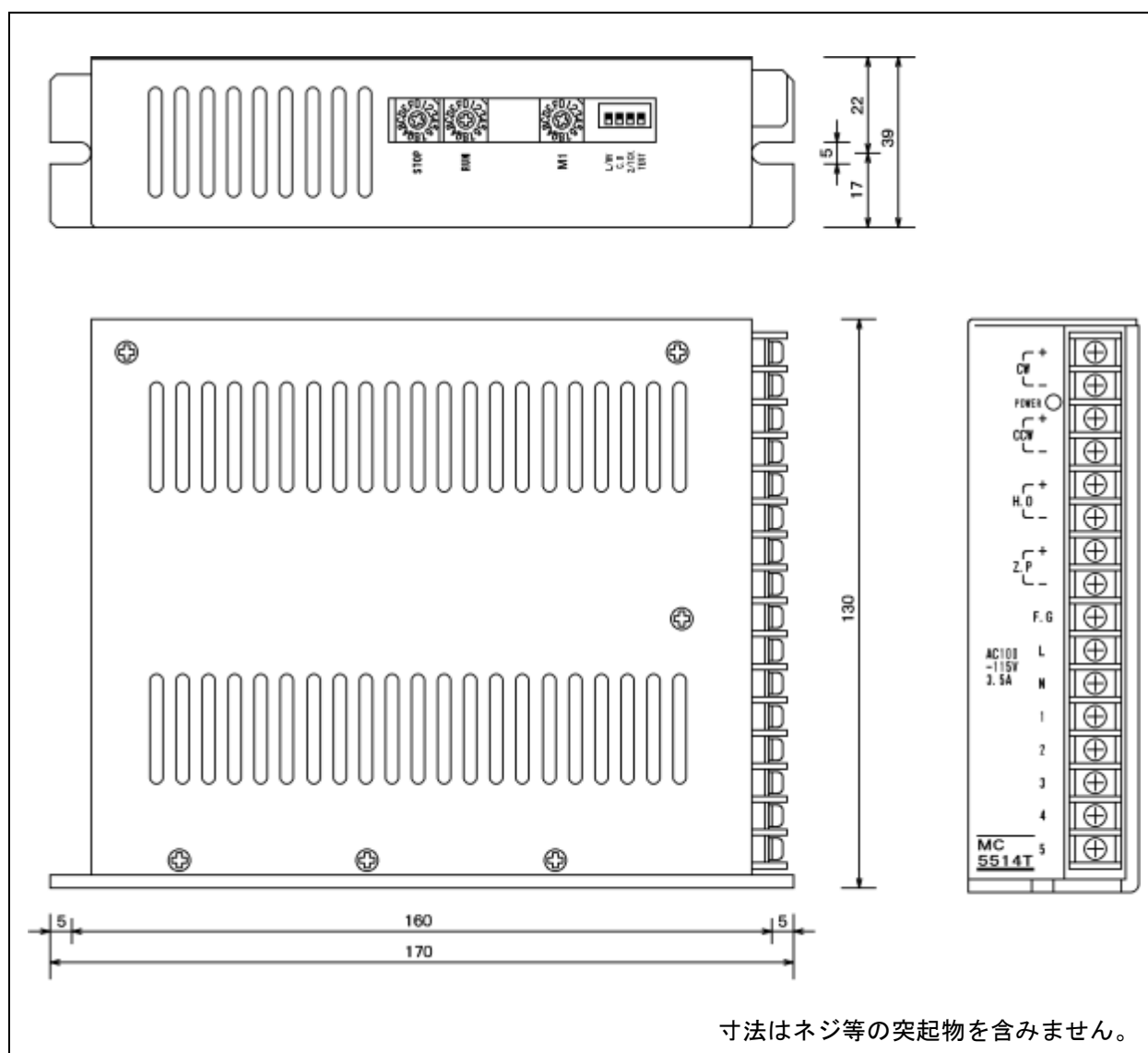
注：電源の結線にはAWG20(0.5mmsq)以上の線材を使用して下さい。  
接地線の結線にはAWG16(1.25mmsq)以上の線材を使用して下さい。

## 8. 仕様

品名	5相ステッピングモーター駆動装置
型名	MC-5514T
駆動方式	マイクロステップ駆動
入力電源	AC100～115V ±10% 50/60Hz 3.5A Max.
駆動電流	0.5～1.4A/相
分割数	1、2、4、5、8、10、20、40、80、16、25、50、100、125、200、250
低振動駆動	分割数1、2を選択時、内部16分割駆動
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 HO : 390Ω
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	パルス入力方式切替、自動カレントダウン、ステップ角切替、 駆動電圧切替、自己診断機能
重量	750 g
絶縁抵抗	常温、常湿において、AC入力とケース間にDC500Vメガーで測定した値が 50MΩ以上。
絶縁耐圧	常温、常湿において、AC入力とケース間にAC1,500Vを1分間印加しても異常 なきこと。
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：電源電流は設定電流、モーター回転数、モーター負荷等により異なります。

## 9. 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。