

Orientalmotor

STEPPING MOTOR

PKP Series

Line Up 추가



STEPPING MOTOR PKP Series

2相

STEPPING MOTOR PKP Series

고 TORQUE

저진동

- Bipolar (4가닥 Lead선), Unipolar (5가닥 또는 6가닥 Lead선) 결선방식을 마련.

(SH Geared Type 90mm는 Unipolar 결선에 한하여, Slim형 Type은 Bipolar 결선 전용이 마련되어 있습니다.)

특징/LINE UP/SYSTEM 구성/품명 보는 방법/종류/부속품/사양표의 용어설명			4~15 Page
MOTOR TYPE	MOTOR 설치치수	부가기능	개재 PAGE
표준 TYPE (기본 Step 각도: 1.8°/step)	<input type="checkbox"/> 20mm	표준 ENCODER 부착	16~19 Page
	<input type="checkbox"/> 28mm	표준 ENCODER 부착 電磁 BRAKE 부착	20~25 Page
	<input type="checkbox"/> 35mm	표준 ENCODER 부착 電磁 BRAKE 부착	26~33 Page
	<input type="checkbox"/> 42mm	표준 ENCODER 부착 電磁 BRAKE 부착	34~43 Page
	<input type="checkbox"/> 50mm NEW	표준 ENCODER 부착	44~47 Page
	<input type="checkbox"/> 56.4mm	표준 ENCODER 부착 電磁 BRAKE 부착	48~56 Page
	<input type="checkbox"/> 60mm*	표준	57~58 Page
	<input type="checkbox"/> 85mm	표준	59~61 Page
고분해능 TYPE (기본 Step 각도: 0.9°/step)	<input type="checkbox"/> 42mm	표준 NEW ENCODER 부착 NEW 電磁 BRAKE 부착	62~67 Page
	<input type="checkbox"/> 56.4mm	표준 NEW ENCODER 부착 NEW 電磁 BRAKE 부착	68~73 Page
SLIM형 TYPE (기본 Step 각도: 1.8~0.018°/step)	<input type="checkbox"/> 42mm	표준	74 Page
	<input type="checkbox"/> 60mm	표준	75 Page
	<input type="checkbox"/> 51mm	HARMONIC GEAR 부착	76 Page
	<input type="checkbox"/> 61mm NEW	HARMONIC GEAR 부착	77 Page
SH GEARED TYPE (기본 Step 각도: 0.5~0.05°/step)	<input type="checkbox"/> 28mm	표준	78~89 Page
	<input type="checkbox"/> 42mm	표준	
	<input type="checkbox"/> 60mm	표준	
	<input type="checkbox"/> 90mm*	표준	
일반사양/電磁 BRAKE 부 사양 · 접속/ENCODER 부 사양 / 회전방향/허용 RADIAL 하중 · 허용 AXIAL 하중/ SLIM형 TYPE · HARMONIC GEAR 부착 허용 MOMENT 하중/MOTOR의 내부결선도			90~93 Page

* 기존제품인 PK Series입니다.



5相

STEPPING MOTOR PKP Series

고정도

저진동

특징/LINE UP/SYSTEM 구성/품명 보는 방법/종류/부속품/사양표의 용어설명

94~98 Page

MOTOR TYPE	MOTOR 설치치수	부가기능	계재 PAGE
표준 TYPE (기본 Step 각도 : 0.72°/step)	<input type="checkbox"/> 20mm *	표준	99~100 Page
		ENCODER 부착	
	<input type="checkbox"/> 28mm	표준	101 Page
		표준	
	<input type="checkbox"/> 42mm	표준	102~103 Page
		ENCODER 부착	
고분해능 TYPE (기본 Step 각도 : 0.36°/step)	<input type="checkbox"/> 56.4mm	표준	104~105 Page
		ENCODER 부착	
	<input type="checkbox"/> 60mm	표준	106~107 Page
		ENCODER 부착	
	<input type="checkbox"/> 85mm *	표준	108 Page
TS GEARED TYPE (기본 Step 각도 : 0.024~0.2°/step)	<input type="checkbox"/> 42mm	표준	109 Page
	<input type="checkbox"/> 60mm	표준	110 Page
일반사양/ENCODER부 사양/MOTOR의 내부결선도/회전방향/허용 RADIAL 하중 · 허용 AXIAL 하중	<input type="checkbox"/> 42mm	표준	111 Page
	<input type="checkbox"/> 60mm	표준	112 Page
일반사양/ENCODER부 사양/MOTOR의 내부결선도/회전방향/허용 RADIAL 하중 · 허용 AXIAL 하중			113~114 Page

2相

5相

STEPPING MOTOR용 DRIVER

소형

저진동

DRIVER의 종류와 특징		115 Page
2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLAR 구동 DRIVER 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER	설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE 설치 PLATE 부착 설치 PLATE 없음	116~122 Page
2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER	설치 PLATE 부착	123~125 Page
CABLE		126~132 Page
주변기기		133~135 Page

□20mm
□28mm
□35mm
□42mm
□50mm
□51mm
□56.4mm
□60mm
□61mm
□85mm
□90mm

2相 STEPPING MOTOR PKP Series

● 법령, 규격에 대한 자세한 정보는 기술본부로 문의해 주십시오.



고 Torque 2相 Stepping Motor입니다. 고객의 설계사양에 최적의 Motor를 선택할 수 있도록 다양한 Line Up이 마련되어 있습니다.

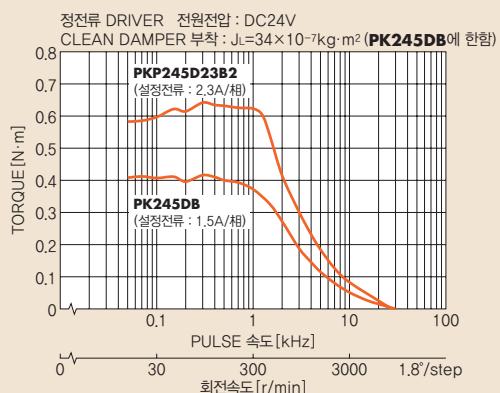
- 1회전 200분할(기본 Step각도 : 1.8°/step)의 표준 Type
- 1회전 400분할(기본 Step각도 : 0.9°/step)의 고분해능 Type
- 당사 2相 Stepping Motor로 가장 얇은 Slim형 Type
- 고 Torque, 고분해능의 SH Geared Type
- Bipolar (4가닥 Lead선), Unipolar (5가닥 또는 6가닥 Lead선) 결선방식이 마련 됨
- Encoder 부착, 電磁 Brake 부착이 마련 됨
- Motor 전류사양이 다양하게 마련 됨

특징

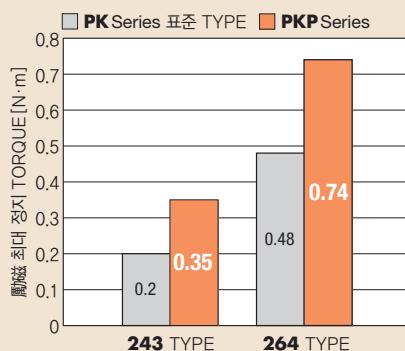
저속대에서 고속대까지 TORQUE UP

PKP Series는 자기설계 및 구조설계의 재검토로 동일한 Size의 PKP Series 표준 Type에 비해 큰 폭의 Torque Up을 실현하였습니다. 또한 고전류 Type의 Motor를 사용하여 고속대에서도 Torque Up이 가능합니다.

동일 SIZE에서의 회전속도-TORQUE 특성 비교



励磁 최대 정지 TORQUE 비교



Motor 권선설계의 재검토와 조합할 수 있는 구동회로의 고효율화로 고전류화가 가능해졌습니다. 저속대에서 고속대까지 Torque Up을 실현하였습니다.

소형 · SLIM형 CONNECTOR를 채용

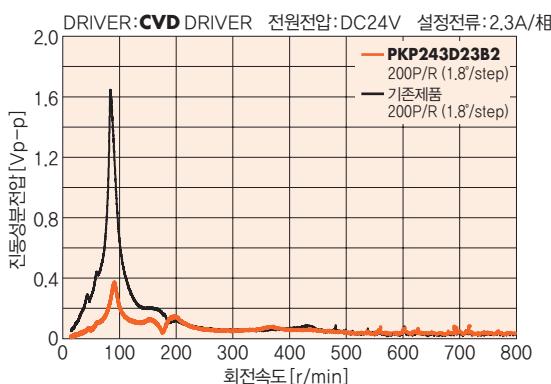
소형 · Slim형 Connector를 채용한 PKP Series는 Connector부의 외형도 소형화 되었습니다. 또한 인출방향이 윗쪽으로 되어 있으므로 Motor Cable의 인출방향의 자유도가 향상되었습니다.

- 일부 제품에만 해당되므로 상세한 사항은 각 Motor의 외형도를 확인하여 주십시오.



한층 뛰어난 저진동 실현

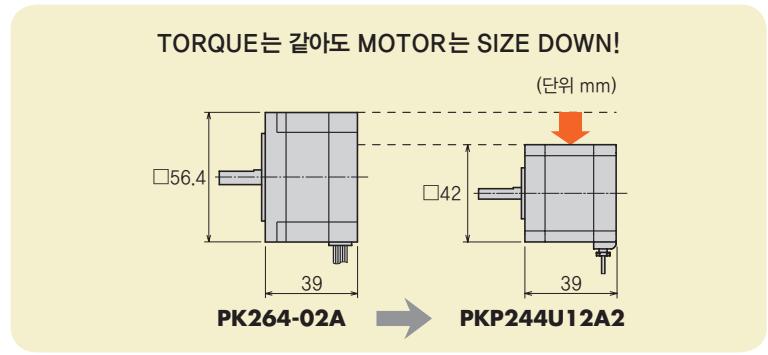
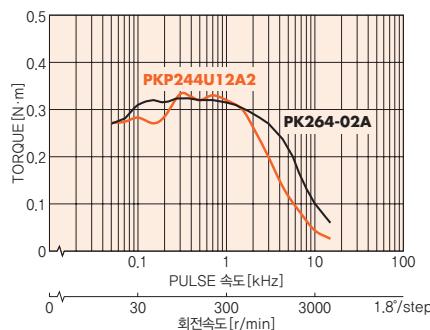
자기설계의 재검토로 기존제품 보다 뛰어난 저진동을 실현하였습니다.



DOWNSIZING

PK Series 표준 Type과 동등한 Torque의 **PKP** Series를 사용하여 Motor를 Downsizing 할 수 있습니다.

PKP244U12A2와 PK264-02A의 TORQUE 특성비교

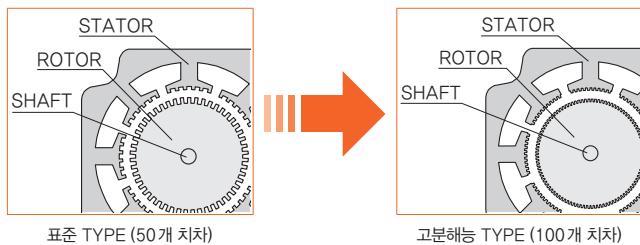


고분해능 TYPE

기본 Step 각도 0.9°의 고분해능 Stepping Motor입니다. 정지 정도가 향상됩니다.

분해능 향상(표준 TYPE 비)

Rotor의 톱니수를 표준 Type 50개에 2배인 100개로 하여, 기본 Step 각도는 표준 Type의 절반인 0.9°로 되어 있습니다.



공진영역 회피

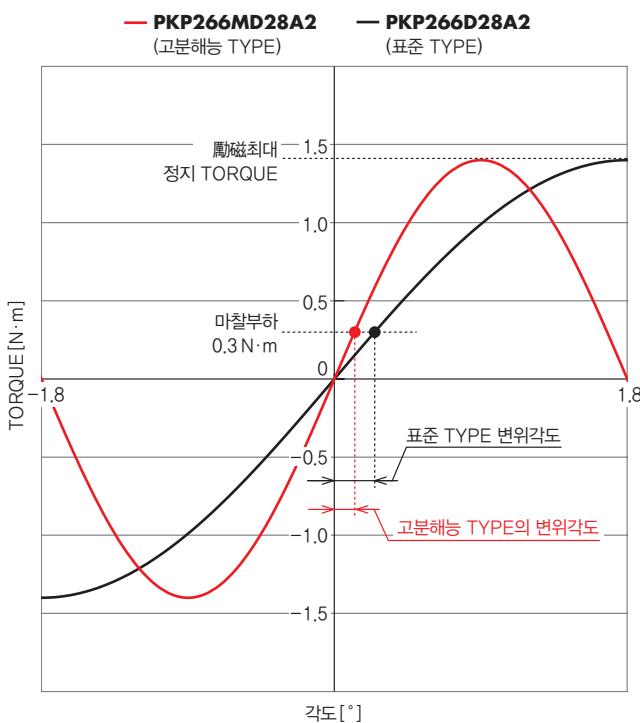
사용하는 Pulse 속도가 공진영역에 있으면, 진동이 증가해 버리는 경우가 있습니다. 고분해능 Type으로 변경함으로써, 공진영역을 피할 수 있습니다.

정지 정도가 향상

표준 Type(기본 Step 각 1.8°)에 비해, Motor에 더해지는 마찰부하에 대한 변위각도가 작은 Motor입니다. 그로 인해 Ball Screw 기구와 같이 마찰부하가 더해지는 경우에 정밀도가 향상됩니다.

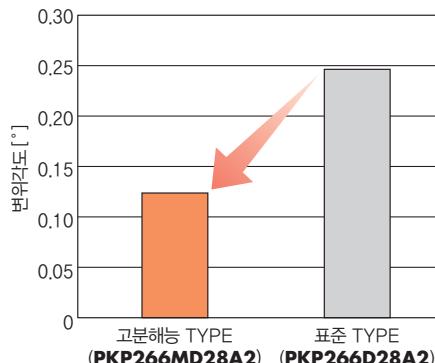
◇ 각도-TORQUE 특성의 비교(참고값)

(마찰부하 0.3 N·m의 경우)



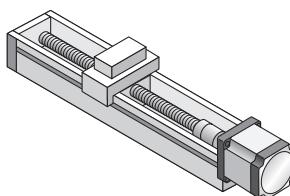
◇ 마찰부하에 따른 변위각도의 비교(참고값)

(마찰부하 0.3 N·m의 경우)



◇ 마찰부하가 더해지는 기구 예

그림과 같은 Ball Screw 기구의 경우에는 Guide Block이나 Guide Rail 등에 따른 마찰부하가 향상 Motor에 더해집니다.



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

**SH GEARED
TYPE**

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

**TS GEARED
TYPE**

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR用
DRIVER

OPTION

MOTOR 설치치수

□20mm
□28mm
□35mm
□42mm
□50mm □51mm
□56.4mm
□60mm □61mm
□85mm □90mm

SLIM형 TYPE

당사 2상 Stepping Motor로 가장 Slim형의 Motor입니다.

● SLIM화 · 경량

Motor의 Slim화로 좁은 공간에서도 설치 가능합니다.



● HARMONIC GEAR 부착

부하의 고정은 Flange면에 설치됩니다.

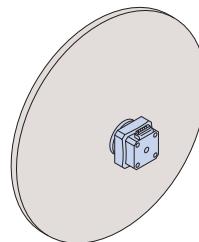
예 : 설치치수 51mm



감속비 100
Magnetic 최대 정지 TORQUE : 2.4 N·m
무게 : 0.32kg

◇ 대관성의 구동이 가능

예 : 설치치수 51mm



관성 MOMENT 0.12kg·m²
(ROTOR 관성 MOMENT의 약 7배)
관성부하 : 직경 0.35 두께 0.01m
무게 7.6kg, 재질 철
MOTOR : 길이 17mm
감속비 100

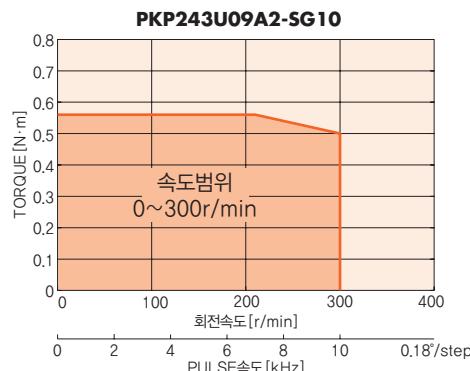
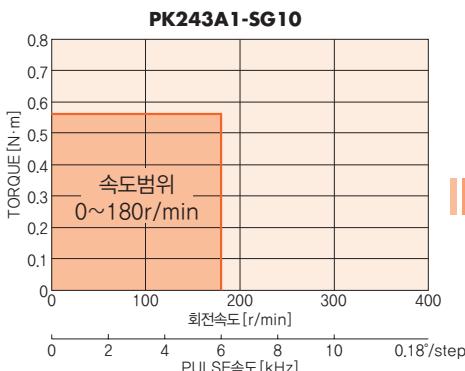
● 는 주식회사 HARMONIC DRIVE SYSTEMS의 등록상표입니다.

SH GEARED TYPE

감속, Torque Up, 분해능 Up, 진동대책에 효과적입니다.

기존제품에 비해 Backlash가 적어 졌습니다.

● 기존 제품에 비해 속도범위가 넓고, 더욱 간편한 사용법



● MOTOR 설치치수는 동일하게 TORQUE UP을 실현

SH Geared Type으로 하면, Motor 설치치수를 바꾸지 않고 Torque Up을 할 수 있습니다.

Motor 설치 공간이 한정되어 있어서, 설치치수를 늘릴 수 없을 때 유용합니다.



표준 TYPE	MOTOR TYPE	SH GEARED TYPE
PK243D15A2	품명	PKP243D15A2-SG18
0.35 N·m	磁力 최대 정지 TORQUE	0.8 N·m

다양한 용도의 부가기능이 탑재된 제품 LINE UP

● ENCODER 부착

(표준 TYPE, 고분해능 TYPE)

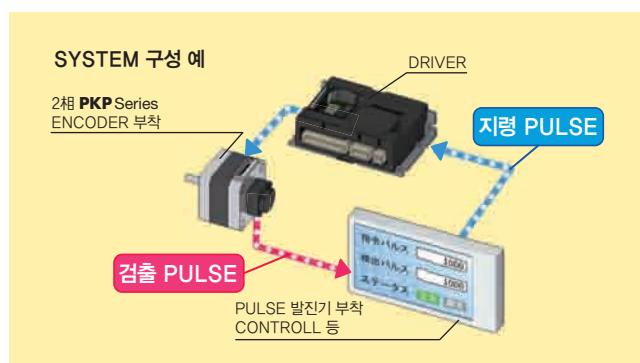
ENCODER부 사양 → 90 Page

● 주요 사양

TYPE	표준 TYPE	고분해능 TYPE
분해능	200P/R, 400P/R	400P/R
출력신호	A相, B相, Z相 (3ch)	

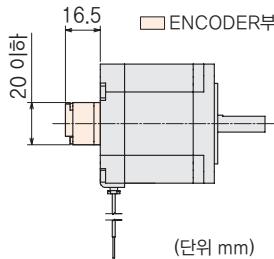
◇ Motor 위치정보의 검출이 가능

현재위치 Monitor나 위치이탈의 검출 등이 가능합니다. 예를 들면 현재위치와 지령위치를 비교하여 Motor의 정상동작을 확인할 수 있습니다.



◇ 소형 ENCODER를 탑재

● 설치치수 56.4mm의 경우



◇ LINE DRIVER 출력회로 형식에 따른 고신뢰성

차동출력이므로 Noise에 강하여 전압출력에 비해 배선거리를 늘릴 수 있습니다.

● Encoder의 결선에 편리한 Cable이 별매로 마련되어 있습니다.
ENCODER 접속 CABLE → 130 Page

● 電磁 BRAKE 부착

(표준 TYPE, 고분해능 TYPE)

電磁 BRAKE부 사양 → 90 Page



◇ 전원 OFF 시, 정전 시의 위치유지가 가능

無勵磁 작동형 電磁 Brake 가 내장된 제품입니다.

정전 등의 예측불허의 사태가 발생할 때 부하를 유지하여 낙하를 방지합니다. 또한 Motor 정지 시 電磁 Brake로 유지하며, Motor 전류를 OFF 함으로써 Motor의 발열억제도 가능합니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

큰 폭으로 TORQUE UP 한 설치치수 50mm MOTOR

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

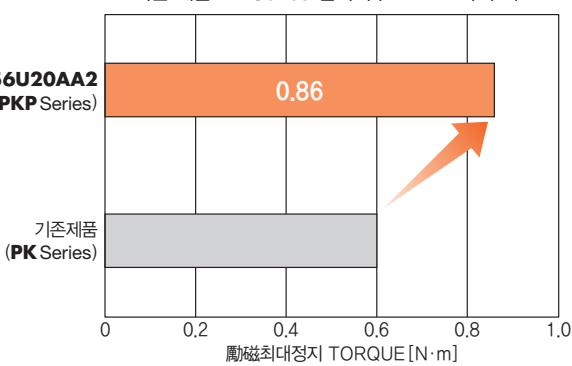
□90mm

● 큰 폭의 TORQUE UP으로 더욱 소형 · 고 TORQUE화가 가능

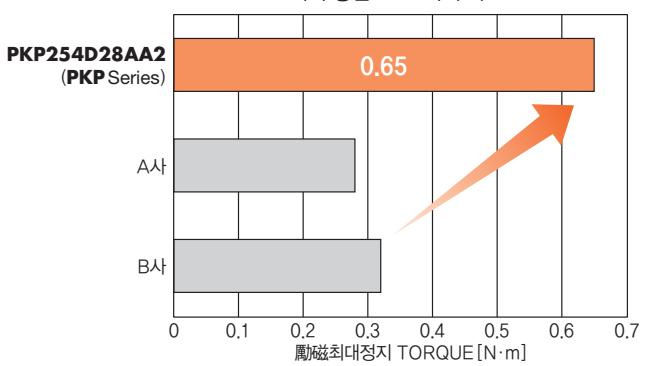
설계의 재검토 · 개선에 따라 큰 폭의 Torque Up을 실현하였습니다.

Torque가 커짐으로써 위치결정시간의 단축이나, 큰 부하의 구동 · 유지 등의 장점이 있습니다.

기존 제품 PK Series 설치치수 50mm와의 비교



타사 동일 SIZE 와의 비교*



조합 DRIVER (별매) → 115 Page

소형·경량의 Bipolar 구동용 Driver와 Unipolar 구동용 Driver가 마련되어 있습니다.

BIPOLAR 구동용 DRIVER

설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE
Connector의 방향이 가로방향입니다.



설치 PLATE 부착
Connector의 방향이 위쪽입니다.



설치 PLATE 없음
Connector의 방향이 위쪽입니다.



UNIPOLAR 구동용 DRIVER



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

LINE UP

MOTOR 종류 (기본 STEP 각도)	설치차수, 결선방식														
	20mm		28mm		35mm		42mm		50mm		56.4mm		60mm		85mm
BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR	BIPOLAR	UNIPOLAR
표준 TYPE (1.8°)	○	○	●	●	●	●	●	●	●	●	●	○ ^{*4}	○ ^{*4}	○	○
ENCODER 부착	○	○	●	●	●	●	●	●	●	●	●	-	-	-	-
電磁BRAKE 부착	-	-	●	●	●	●	●	●	-	-	●	●	-	-	-
고분해능 TYPE (0.9°)	-	-	-	-	-	-	●	●	-	-	●	●	-	-	-
ENCODER 부착	-	-	-	-	-	-	●	●	-	-	●	●	-	-	-
電磁BRAKE 부착	-	-	-	-	-	-	●	●	-	-	●	●	-	-	-
SLIM형 TYPE (1.8°~0.018°)	-	-	-	-	-	-	●	-	-	-	-	○	-	-	-
HARMONIC GEAR 부착	-	-	-	-	-	-	● ^{*1}	-	-	-	-	○ ^{*2}	-	-	-
SHGEARED TYPE (0.5°~0.05°)	-	-	●	●	-	-	●	●	-	-	-	● ^{*3}	● ^{*4}	-	-

● : Connector 접속방식 ○ : Lead선 Type

* 1 Slim형 Type Harmonic Gear 부착은 51mm입니다.

* 2 Slim형 Type Harmonic Gear 부착은 61mm입니다.

* 3 SH Geared 종류는 90mm입니다.

* 4 기존제품인 PK Series입니다.

MOTOR 설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

SYSTEM 구성

2相 Stepping Motor PKP Series 의 사용의 편리성을 더욱 향상시키는 Cable · Option이 마련되어 있습니다.
Motor와 접속 Cable은 별도 구매입니다.

2相 PKP Series

MOTOR



Connector 접속방식의 Motor에는
접속 Cable이 필요합니다.

접속 CABLE



구동에 필요한 제품(별매)



BIPOLAR 구동 DRIVER
→ 116 Page



UNIPOLAR 구동 DRIVER
→ 123 Page

PROGRAMMABLE
CONTROLLER*

OPTION(별매)



XGT2 COUPLING
→ 133 Page



MOTOR 설치BRACKET
→ 134 Page



CLEAN DAMPER
→ 135 Page



MOTOR용
CONNECTOR SET
→ 135 Page



CONTROLLER

Pulse 발진기가 마련되어 있습니다.

*고객 측에서 준비하여 주십시오.

● SYSTEM 구성

2相 PKP Series

MOTOR	접속 CABLE
PKP264D28B2	LC2B06E

+

MOTOR 설치BRACKET	FLEXIBLE COUPLING	CLEAN DAMPER
PAL2P-2	XGT2-19C-8-8	D6CL-8.0F

● 상기 System 구성은 하나의 예입니다. 다른 조합도 구비되어 있습니다.

■ 품명 보는 방법

● MOTOR

PKP Series

◇ 표준 TYPE/ 표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착

PKP 2 5 4 D 28 A A 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

◇ 고분해능 TYPE/ 고분해능 TYPE 電磁 BRAKE 부착

PKP 2 6 4 M D 28 A 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑩

①	Series 명	PKP : PKP Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	1 : 20mm 2 : 28mm 3 : 35mm 4 : 42mm 5 : 50mm 6 : 56.4mm* 9 : 85mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 종류	없음 : 표준 Type M : 고분해능 Type
⑥	LEAD선 가닥 수	D : 4가닥 U : 5가닥 또는 6가닥
⑦	MOTOR 권선 사양	
⑧	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft M : 電磁 Brake 부착
⑨	SHAFT 지름	없음 : mm Size A : inch Size
⑩	추가번호	

*Shaft 지름이 ⌀6.35mm의 제품도 마련되어 있습니다. 자세한 내용은 가까운
사무소 · 기술본부로 문의하여 주십시오.

◇ 표준 TYPE ENCODER 부착

PKP 2 5 4 D 28 A A 2 - R2F L

① ② ③ ④ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪ ⑫

◇ 고분해능 TYPE ENCODER 부착

PKP 2 4 3 M D 15 A 2 - R2F L

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑩ ⑪ ⑫

①	Series명	PKP : PKP Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	1 : 20mm 2 : 28mm 3 : 35mm 4 : 42mm 5 : 50mm 6 : 56.4mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 종류	없음 : 표준 Type M : 고분해능 Type
⑥	LEAD선 가닥 수	D : 4가닥 U : 5가닥 또는 6가닥
⑦	MOTOR 권선 사양	
⑧	형상	A : 편축 Shaft
⑨	SHAFT 지름	없음 : mm Size A : inch Size
⑩	추가번호	
⑪	ENCODER 분해능	R2E : 200P/R R2F : 400P/R
⑫	ENCODER 출력회로	L : Line Driver 출력*
	형식	

* Encoder의 출력회로 형식이 전압출력인 Type도 마련되어 있습니다. 자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

◇ SLIM형 TYPE

PKP 2 4 2 D 23 A 2

① ② ③ ④ ⑥ ⑦ ⑧ ⑩

PKP 2 6 2 F D 15 A W

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨

◇ SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착

PKP 2 4 2 D 23 A 2 - H 100

① ② ③ ④ ⑥ ⑦ ⑧ ⑩ ⑪ ⑫ ⑬

①	Series명	PKP : PKP Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	4 : 42mm (Harmonic Gear 부착은 51mm) 6 : 60mm (Harmonic Gear 부착은 61mm)
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 식별	F : Motor 설치치수 60mm
⑥	LEAD선 가닥 수	D : 4가닥
⑦	MOTOR 권선 사양	
⑧	형상	A : 편축 Shaft
⑨	CABLE 식별	없음 : Connector 접속방식 W : Lead선 Type
⑩	추가번호	
⑪	GEAR 종류	없음 : Slim형 Type H : Slim형 Harmonic Gear 부착
⑫	감속비	
⑬	Gear 분류	

◇ SH GEARED TYPE

PKP 2 4 3 U 09 B 2 - SG 18

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

①	Series명	PKP : PKP Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	2 : 28mm 4 : 42mm 6 : 60mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	LEAD선 가닥 수	D : 4가닥 U : 5가닥 또는 6가닥
⑥	MOTOR 권선 사양	
⑦	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft
⑧	추가번호	
⑨	GEAR 종류	SG : SH GEARED TYPE
⑩	감속비	

PK Series

◇ 표준 TYPE

PK 2 6 4 J D B

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦

①	Series명	PK : PK Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	6 : 60mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 종류	J : 고Torque Type
⑥	LEAD선 가닥 수	없음 : 6가닥 D : 4가닥
⑦	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft

◇ SH GEARED TYPE

PK 2 9 6 A 1 - SG 18

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

①	Series명	PK : PK Series
②	2 : 2相	
③	MOTOR 설치치수	9 : 90mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft
⑥	MOTOR 권선 사양	
⑦	GEAR 종류	SG : SH Geared Type
⑧	감속비	

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
DRIVER

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

● 접속 CABLE

◇ MOTOR 접속 CABLE

LC 2 B 06 A

(1) (2) (3) (4) (5)

(1)	CABLE	LC : Connector 부착 Lead선
(2)	2 : 2相	
(3)	CABLE 종류	B : Bipolar 용 U : Unipolar 용
(4)	CABLE 길이	06 : 0.6m 10 : 1m
(5)	추가번호	

■ 종류

Connector 접속방식의 Motor에는 접속 Cable이 필요합니다.

Motor와 접속 Cable은 별도 구매입니다. 접속 Cable에 대한 상세한 사항은 126 Page를 참조하여 주십시오.

● MOTOR

◇ 표준 TYPE

• BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명(편축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP213D05A	PKP213D05B
PKP214D06A	PKP214D06B
PKP223D15A2	PKP223D15B2
PKP225D15A2	PKP225D15B2
PKP233D15A	PKP233D15B
PKP233D23A	PKP233D23B
PKP235D15A	PKP235D15B
PKP235D23A	PKP235D23B
PKP243D08A2	PKP243D08B2
PKP243D15A2	PKP243D15B2
PKP243D23A2	PKP243D23B2
PKP244D08A2	PKP244D08B2
PKP244D15A2	PKP244D15B2
PKP244D23A2	PKP244D23B2
PKP245D08A2	PKP245D08B2
PKP245D15A2	PKP245D15B2
PKP245D23A2	PKP245D23B2
PKP246D15A2	PKP246D15B2
PKP246D23A2	PKP246D23B2
PKP254D28AA2 NEW	PKP254D28BA2 NEW
PKP256D28AA2 NEW	PKP256D28BA2 NEW
PKP258D28AA2 NEW	PKP258D28BA2 NEW
PKP264D14A2	PKP264D14B2
PKP264D28A2	PKP264D28B2
PKP264D42A2	PKP264D42B2
PKP266D14A2	PKP266D14B2
PKP266D28A2	PKP266D28B2
PKP266D42A2	PKP266D42B2
PKP268D14A2	PKP268D14B2
PKP268D28A2	PKP268D28B2
PKP268D42A2	PKP268D42B2
PK264JDA	PK264JDB
PK266JDA	PK266JDB
PK267JDA	PK267JDB
PK269JDA	PK269JDB
PK296D45A	PKP296D45B
PKP296D63A	PKP296D63B
PKP299D45A	PKP299D45B
PKP299D63A	PKP299D63B
PKP2913D45A	PKP2913D45B
PKP2913D56A	PKP2913D56B

◇ ENCODER 접속 CABLE

LC E 08 A - 006

(1) (2) (3) (4) (5)

(1)	CABLE	LC : Connector 부착 Lead선
(2)	CABLE 종류	E : Encoder용
(3)	적용기종	08 : Line Driver 출력용*
(4)	주가번호	
(5)	CABLE 길이	006 : 0.6m

※ 전입출력용 Cable도 마련되어 있습니다.
자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

• UNIPOLAR (5가닥 또는 6가닥 LEAD 선)

품명(편축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP213U05A	PKP213U05B
PKP214U06A	PKP214U06B
PKP223U09A2	PKP223U09B2
PKP225U09A2	PKP225U09B2
PKP233U12A	PKP233U12B
PKP235U12A	PKP235U12B
PKP243U08A2	PKP243U08B2
PKP243U09A2	PKP243U09B2
PKP243U12A2	PKP243U12B2
PKP244U08A2	PKP244U08B2
PKP244U12A2	PKP244U12B2
PKP245U08A2	PKP245U08B2
PKP245U12A2	PKP245U12B2
PKP246U12A2	PKP246U12B2
PKP246U16A2	PKP246U16B2
PKP254U20AA2 NEW	PKP254U20BA2 NEW
PKP256U20AA2 NEW	PKP256U20BA2 NEW
PKP258U20AA2 NEW	PKP258U20BA2 NEW
PKP264U10A2	PKP264U10B2
PKP264U20A2	PKP264U20B2
PKP266U10A2	PKP266U10B2
PKP266U20A2	PKP266U20B2
PKP268U10A2	PKP268U10B2
PKP268U20A2	PKP268U20B2
PK264JA	PK264JB
PK266JA	PK266JB
PK267JA	PK267JB
PK269JA	PK269JB
PKP296U20A	PKP296U20B
PKP296U30A	PKP296U30B
PKP296U45A	PKP296U45B
PKP299U20A	PKP299U20B
PKP299U30A	PKP299U30B
PKP299U45A	PKP299U45B
PKP2913U20A	PKP2913U20B
PKP2913U40A	PKP2913U40B

◇ 표준 TYPE ENCODER 부착

- BIPOLAR (4가닥 LEAD선)

품명
PKP213D05A-R2EL
PKP214D06A-R2EL
PKP223D15A2-R2□L
PKP225D15A2-R2□L
PKP233D15A-R2□L
PKP233D23A-R2□L NEW
PKP235D15A-R2□L
PKP235D23A-R2□L NEW
PKP243D08A2-R2□L NEW
PKP243D15A2-R2□L
PKP243D23A2-R2□L
PKP244D08A2-R2□L NEW
PKP244D15A2-R2□L
PKP244D23A2-R2□L
PKP245D08A2-R2□L NEW
PKP245D15A2-R2□L
PKP245D23A2-R2□L
PKP246D15A2-R2□L
PKP246D23A2-R2□L
PKP254D28AA2-R2□L NEW
PKP256D28AA2-R2□L NEW
PKP258D28AA2-R2□L NEW
PKP264D14A2-R2□L
PKP264D28A2-R2□L
PKP264D42A2-R2□L
PKP266D14A2-R2□L
PKP266D28A2-R2□L
PKP266D42A2-R2□L
PKP268D14A2-R2□L
PKP268D28A2-R2□L
PKP268D42A2-R2□L

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R)가 들어갑니다.

◇ 표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착

- BIPOLAR (4가닥 LEAD선)

품명
PKP223D15M2
PKP225D15M2
PKP233D15M
PKP235D15M
PKP243D15M
PKP244D15M
PKP245D15M
PKP246D15M
PKP264D28M
PKP266D28M
PKP268D28M

• UNIPOLAR (5가닥 또는 6가닥 LEAD선)

품명
PKP213U05A-R2EL
PKP214U06A-R2EL
PKP223U09A2-R2□L
PKP225U09A2-R2□L
PKP233U12A-R2□L
PKP235U12A-R2□L
PKP243U08A2-R2□L NEW
PKP243U09A2-R2□L
PKP243U12A2-R2□L NEW
PKP244U08A2-R2□L NEW
PKP244U12A2-R2□L
PKP245U08A2-R2□L NEW
PKP245U12A2-R2□L
PKP246U12A2-R2□L
PKP246U16A2-R2□L NEW
PKP254U20AA2-R2□L NEW
PKP256U20AA2-R2□L NEW
PKP258U20AA2-R2□L NEW
PKP264U10A2-R2□L
PKP264U20A2-R2□L
PKP266U10A2-R2□L
PKP266U20A2-R2□L
PKP268U10A2-R2□L
PKP268U20A2-R2□L

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R)가 들어갑니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

• UNIPOLAR (6가닥 LEAD선)

품명
PKP223U09M2
PKP225U09M2
PKP233U12M
PKP235U12M
PKP243U09M
PKP244U12M
PKP245U12M
PKP246U12M
PKP264U20M
PKP266U20M
PKP268U20M

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm◇ 고분해능 TYPE **NEW**

- BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명(면축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP243MD15A2	PKP243MD15B2
PKP244MD15A2	PKP244MD15B2
PKP245MD15A2	PKP245MD15B2
PKP246MD15A2	PKP246MD15B2
PKP264MD28A2	PKP264MD28B2
PKP266MD28A2	PKP266MD28B2
PKP268MD28A2	PKP268MD28B2

◇ 고분해능 TYPE ENCODER 부착 **NEW**

- BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명
PKP243MD15A2-R2FL
PKP244MD15A2-R2FL
PKP245MD15A2-R2FL
PKP246MD15A2-R2FL
PKP264MD28A2-R2FL
PKP266MD28A2-R2FL
PKP268MD28A2-R2FL

◇ 고분해능 TYPE 電磁BRAKE 부착

- BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명
PKP243MD15M
PKP244MD15M
PKP264MD28M
PKP266MD28M
PKP268MD28M

◇ SLIM형 TYPE

- BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명(면축 SHAFT)
PKP242D23A2
PKP262FD15AW

◇ SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착

- BIPOLAR (4가닥 LEAD 선)

품명(면축 SHAFT)
PKP242D23A2-H50
PKP242D23A2-H100
PKP262FD15AW-H50S NEW
PKP262FD15AW-H100S NEW

• UNIPOLAR (5가닥 LEAD 선)

품명(면축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP243MU12A2	PKP243MU12B2
PKP244MU12A2	PKP244MU12B2
PKP245MU12A2	PKP245MU12B2
PKP246MU12A2	PKP246MU12B2
PKP264MU20A2	PKP264MU20B2
PKP266MU20A2	PKP266MU20B2
PKP268MU20A2	PKP268MU20B2

• UNIPOLAR (5가닥 LEAD 선)

품명
PKP243MU12A2-R2FL
PKP244MU12A2-R2FL
PKP245MU12A2-R2FL
PKP246MU12A2-R2FL
PKP264MU20A2-R2FL
PKP266MU20A2-R2FL
PKP268MU20A2-R2FL

• UNIPOLAR (6가닥 LEAD 선)

품명
PKP243MU09M
PKP244MU12M
PKP264MU20M
PKP266MU20M
PKP268MU20M

표준 TYPE 설치치수 20mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

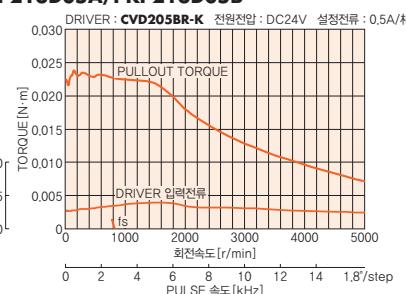
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP213D05□	0.02	1.6×10^{-7}	0.5	4.25	8.5	4.1	1.8°	CVD205BR-K
PKP214D06□	0.036	2.9×10^{-7}	0.6	3.9	6.5	3.5		CVD206BR-K

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

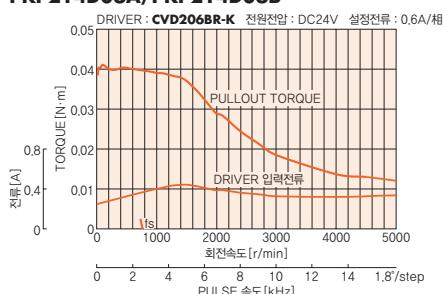
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP213D05A/PKP213D05B



PKP214D06A/PKP214D06B



주의

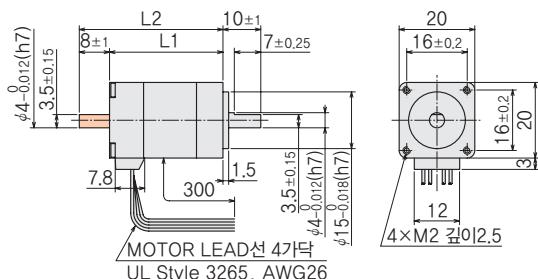
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100° 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP213D05A	30	—	0.05	B976
PKP213D05B		38		
PKP214D06A	40	—	0.07	B978
PKP214D06B		48		



● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

● 양축 Shaft의 반대 출력축 측은 모두 Fraise Cut입니다.

MOTOR 내부 접속도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 20mm (BIPOLAR 5가닥 LEAD선)

■ 사양

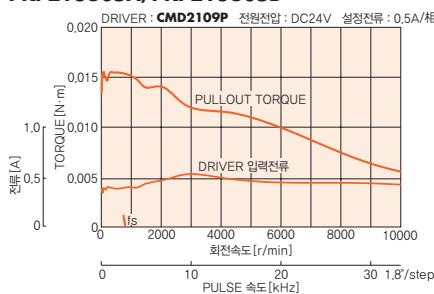
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저抵抗 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP213U05□	0.014	1.6×10^{-7}	0.5	4.25	8.5	2.9	1.8°	CMD2109P
PKP214U06□	0.026	2.9×10^{-7}	0.6	4.2	7	2.4		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

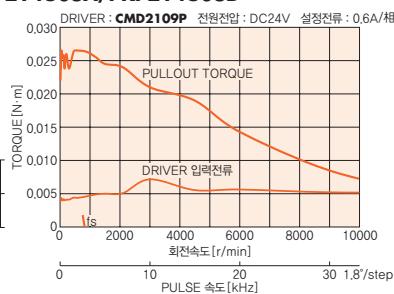
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP213U05A/PKP213U05B



PKP214U06A/PKP214U06B



[주의]

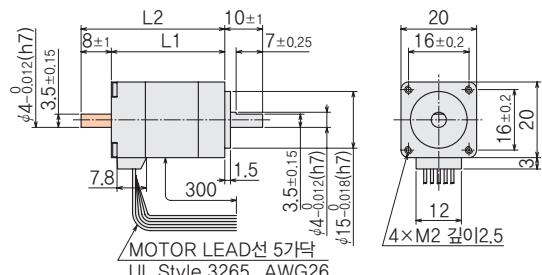
- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100° 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

● MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP213U05A	30	—	0.05	B977
PKP213U05B	38	—		
PKP214U06A	40	—	0.07	B979
PKP214U06B	48	—		



● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

● 양축 Shaft의 반대 출력축 측은 모두 Fraise Cut입니다.

■ MOTOR 내부 접속도

결선도 번호 : MODEL C ⑥

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 20mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm

□85mm

□90mm

사양

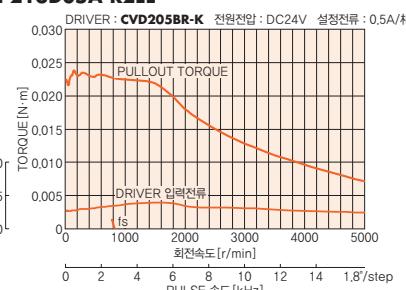
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP213D05A-R2EL	0.02	1.66×10^{-7}	0.5	4.25	8.5	4.1	1.8°	CVD205BR-K
PKP214D06A-R2EL	0.036	2.96×10^{-7}	0.6	3.9	6.5	3.5		CVD206BR-K

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

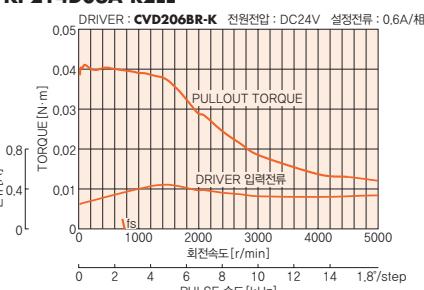
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP213D05A-R2EL



PKP214D06A-R2EL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

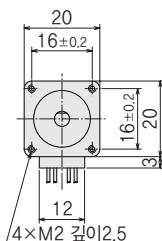
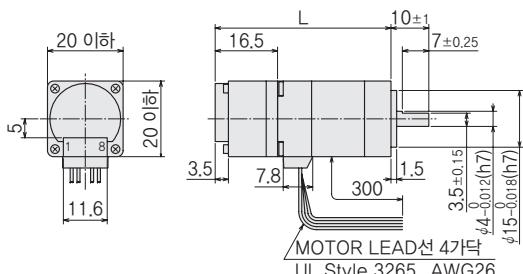
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP213D05A-R2EL	46.5	0.06	B1100
PKP214D06A-R2EL	56.5	0.08	B1101

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

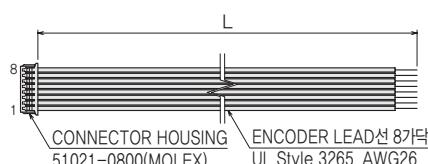
	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51021-0800
CONTACT	50079-8100
압착공구	57177-5000



접속 CABLE(별매)

ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 20mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

■ 사양

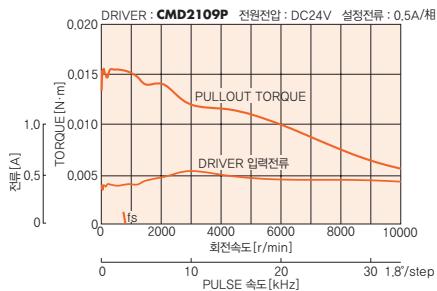
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP213U05A-R2EL	0.014	1.66×10^{-7}	0.5	4.25	8.5	2.9	1.8°	CMD2109P
PKP214U06A-R2EL	0.026	2.96×10^{-7}	0.6	4.2	7	2.4		

● Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

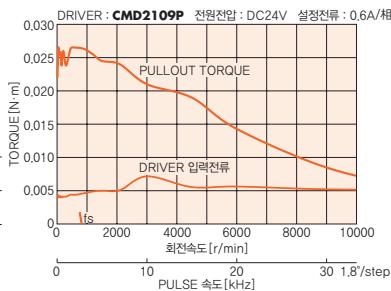
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP213U05A-R2EL



PKP214U06A-R2EL



[주의]

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

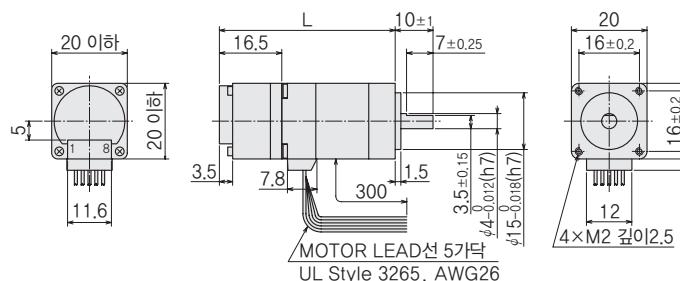
● MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP213U05A-R2EL	46.5	0.06	B1098
PKP214U06A-R2EL	56.5	0.08	B1099

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

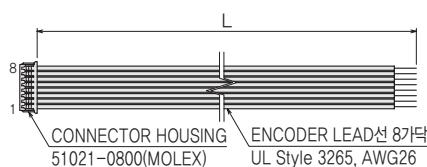
	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51021-0800
CONTACT	50079-8100
압착공구	57177-5000



● 접속 CABLE(별매)

◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑥

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm

□85mm

□90mm

표준 TYPE 설치치수 28mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

■ 사양

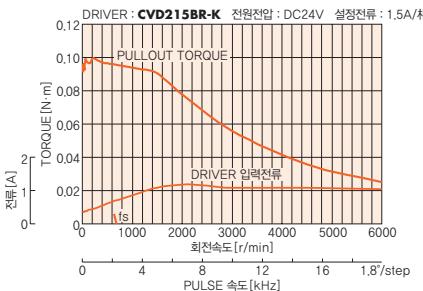
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP223D15□2	0.095	9×10^{-7}	1.5	1.77	1.18	0.96	1.8°	CVD215BR-K
PKP225D15□2	0.19	18×10^{-7}		3	2	1.6		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

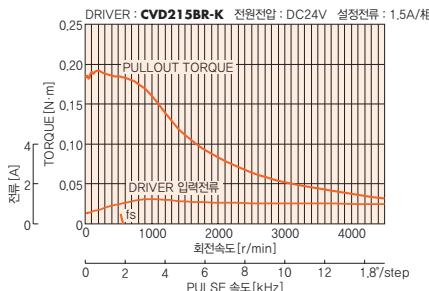
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP223D15A2/PKP223D15B2



PKP225D15A2/PKP225D15B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100° 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L 1	L 2	무게 kg	2 D C A D
PKP223D15A2	32	—	0.11	B980
PKP223D15B2		42		
PKP225D15A2	51.5	—	0.2	B982
PKP225D15B2		61.5		

■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

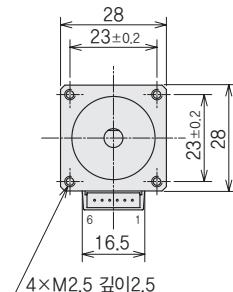
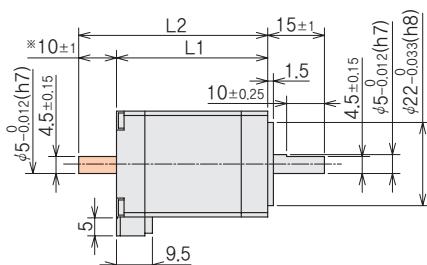
* Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0600(MOLEX)

CONTACT : 50212-8100(MOLEX)

입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



* 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 10 ± 0.25 입니다.

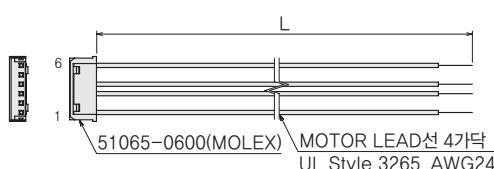
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, □ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06A	0.6
LC2B10A	1



표준 TYPE 설치치수 28mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

■ 사양

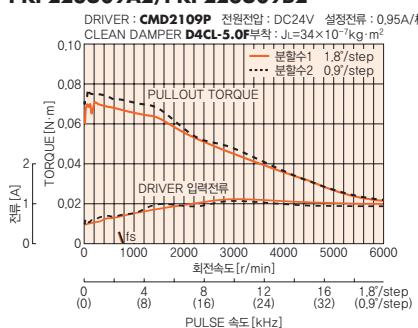
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저抵抗 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP223U09□2	0.075	9×10^{-7}	0.95	2.95	3.11	1.44	1.8°	CMD2109P
PKP225U09□2	0.135	18×10^{-7}		4.4	4.6	2.11		

● 품명 중 □에는 형상은 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

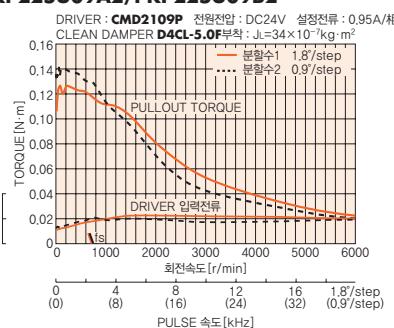
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP223U09A2/PKP223U09B2



PKP225U09A2/PKP225U09B2



주의

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

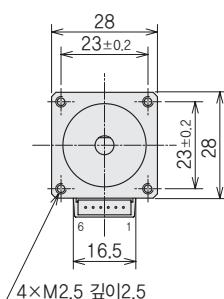
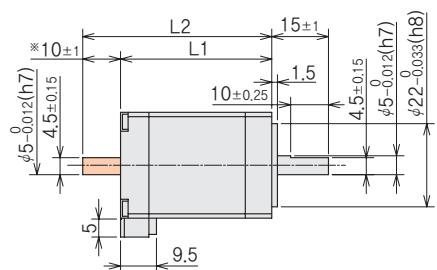
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP223U09A2	32	—	0.11	B980
PKP223U09B2		42		
PKP225U09A2	51.5	—	0.2	B982
PKP225U09B2		61.5		

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0600(MOLEX)

CONTACT : 50212-8100(MOLEX)

입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



※ 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 10 ± 0.25 입니다.

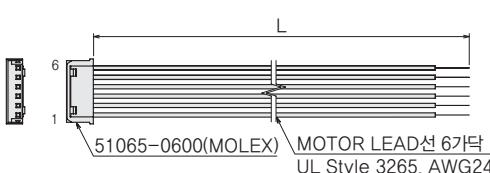
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06A	0.6
LC2U10A	1



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 28mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega/\text{相}$	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP223D15A2-R2EL	0.095	9.1×10^{-7}	1.5	1.77	1.18	0.96	1.8°	CVD215BR-K
PKP225D15A2-R2EL	0.19	18×10^{-7}		3	2	1.6		

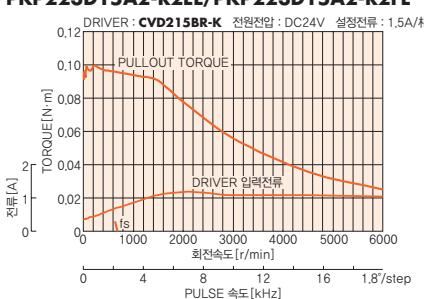
● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

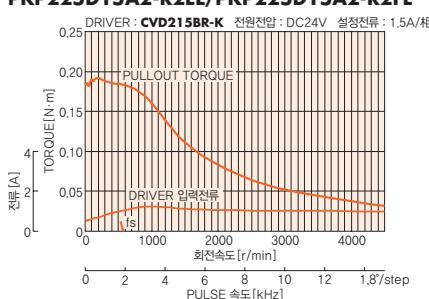
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP223D15A2-R2EL/PKP223D15A2-R2FL



PKP225D15A2-R2EL/PKP225D15A2-R2FL



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

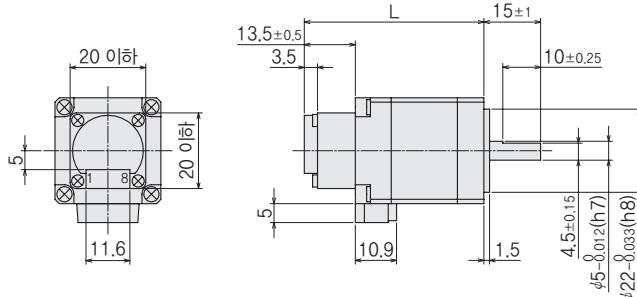
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP223D15A2-R2EL	47.5	0.12	B1198
PKP225D15A2-R2EL	67	0.21	B1199

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR (MOLEX)

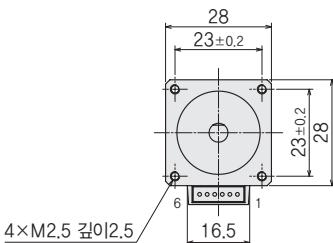
	MOTOR부	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51065-0600	51021-0800
CONTACT	50212-8100	50079-8100
압착공구	57176-5000	57177-5000



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

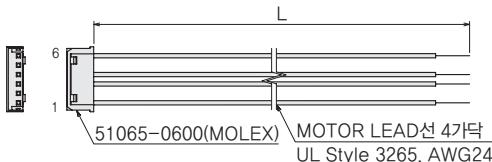
● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.



접속 CABLE(별매)

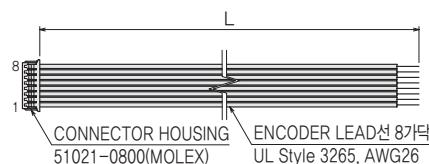
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06A	0.6
LC2B10A	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 28mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

사양

품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega/\text{相}$	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP223U09A2-R2□L	0.075	9.1×10^{-7}	0.95	2.95	3.11	1.44	1.8°	CMD2109P
PKP225U09A2-R2□L	0.135	18×10^{-7}		4.4	4.6	2.11		

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 **E** (200P/R) 또는 **F** (400P/R) 가 들어갑니다.

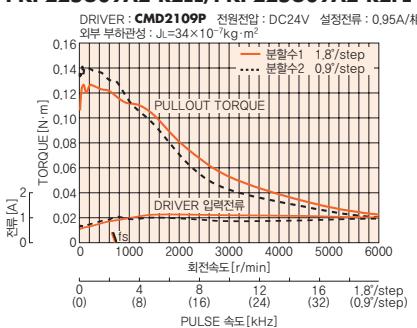
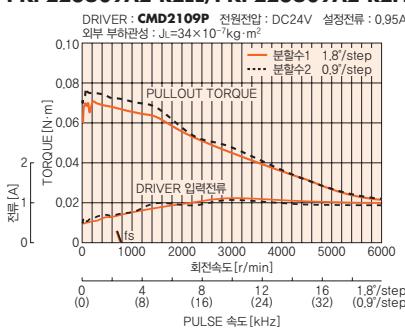
● Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP223U09A2-R2EL/PKP223U09A2-R2EL

PKP225U09A2-R2EL/PKP225U09A2-R2EL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
 - 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
 - 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
 - Driver 의 설정점진률은 Motor 의 정격점진률 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

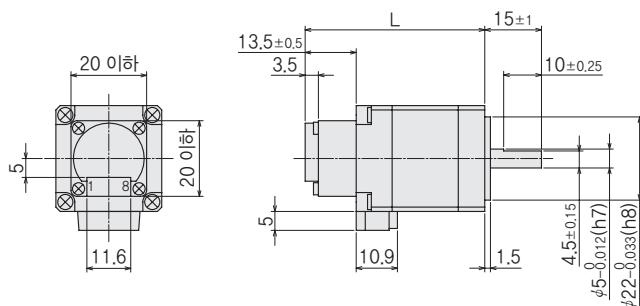
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP223U09A2-R2□L	47.5	0.12	B1198
PKP225U09A2-R2□L	67	0.21	B1199

- 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 **E** (200P/R) 또는 **F** (400P/R)가 들어갑니다.

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

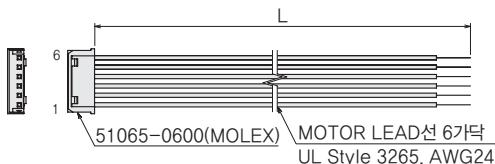
	MOTOR부	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51065-0600	51021-0800
CONTACT	50212-8100	50079-8100
악축공구	57176-5000	57177-5000



● 접속 CABLE(별매)

◆ MOTOR 접속 CABLE

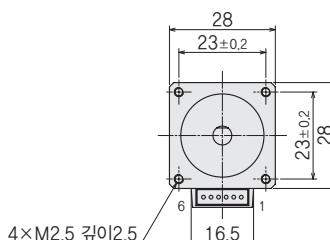
품명	길이 L (m)
LC2U06A	0.6
LC2U10A	1



MOTOR 내부 결선도

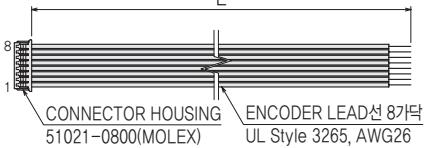
결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오



◆ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 28mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

■ 사양

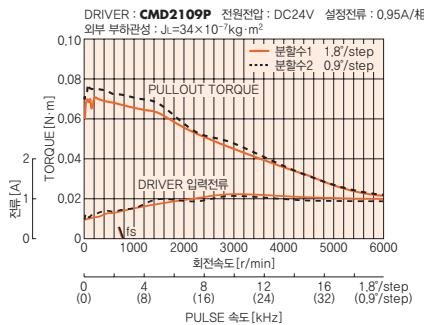
품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도 1.8°	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP223U09M2	0.075	14×10^{-7} *		2.95	3.11	1.44		
PKP225U09M2	0.135	23×10^{-7} *	0.95	4.4	4.6	2.11		0.08

● 電磁Brake 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

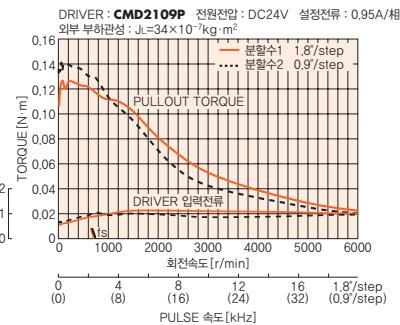
※ 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP223U09M2



PKP225U09M2



[주의]

- 회전속도 -Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

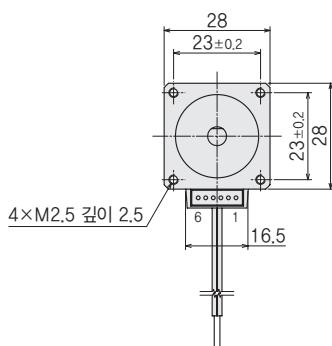
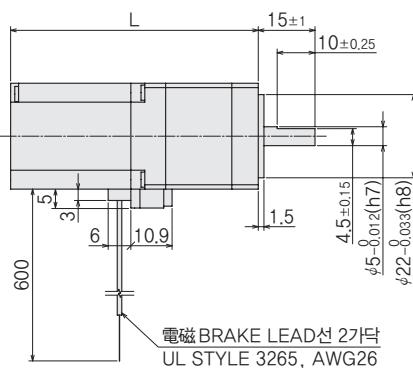
품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP223U09M2	65.5	0.17	B1196
PKP225U09M2	85	0.26	B1197

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0600(MOLEX)

CONTACT : 50212-8100(MOLEX)

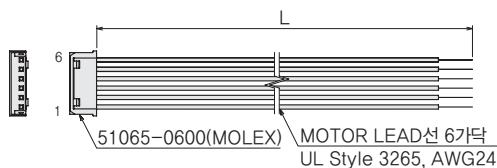
입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



■ 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06A	0.6
LC2U10A	1



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 35mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□85mm

□90mm

사양

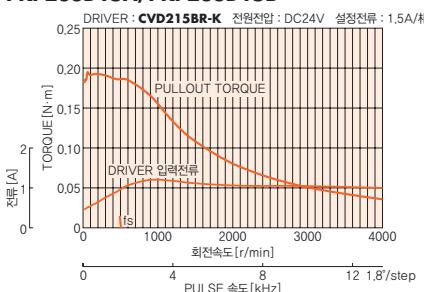
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP233D15□	0.2	24×10^{-7}	1.5	2.43	1.62	1.5	1.8°	CVD215BR-K
PKP233D23□			2.3	1.56	0.68	0.67		CVD223BR-K
PKP235D15□	0.37	50×10^{-7}	1.5	3.6	2.4	2.6	1.8°	CVD215BR-K
PKP235D23□			2.3	2.23	0.97	1.2		CVD223BR-K

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

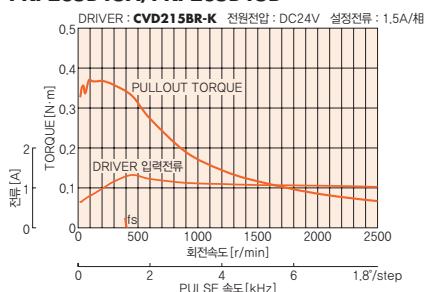
*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

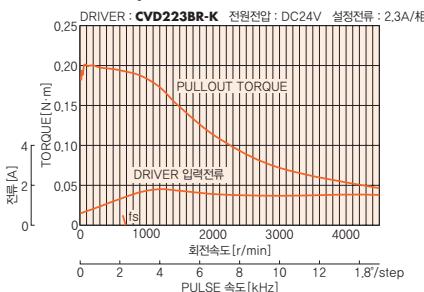
PKP233D15A/PKP233D15B



PKP235D15A/PKP235D15B



PKP233D23A/PKP233D23B



PKP235D23A/PKP235D23B



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

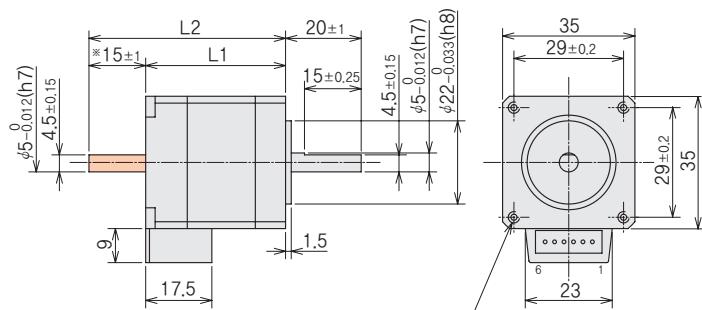
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP233D15A	37	—	0.18	B983
PKP233D15B		52		
PKP233D23A	52	—	0.285	B1111
PKP233D23B		52		
PKP235D15A	52	—	0.285	B984
PKP235D15B		67		
PKP235D23A		—		
PKP235D23B		67		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600(MOLEX)

CONTACT : 50351-8100(MOLEX)

입착공구 : 57295-5000(MOLEX)



*양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25입니다.

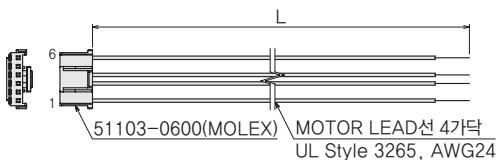
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 35mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

■ 사양

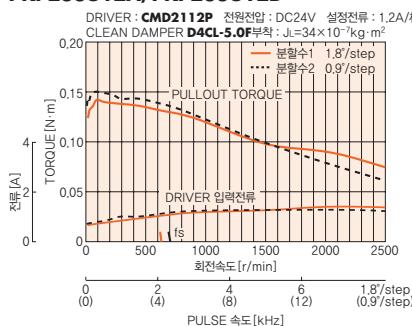
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J: kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP233U12□	0.16	24×10^{-7}	1.2	3.24	2.7	1.4	1.8°	CMD2112P
PKP235U12□	0.3	50×10^{-7}		4.08	3.4	2		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

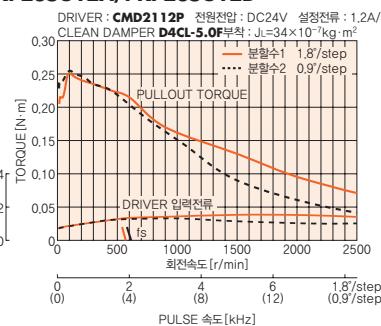
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP233U12A/PKP233U12B



PKP235U12A/PKP235U12B



주의

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP233U12A	37	—	0.18	B983
PKP233U12B	52	—		
PKP235U12A	52	—	0.285	B984
PKP235U12B	67	—		

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600(MOLEX)

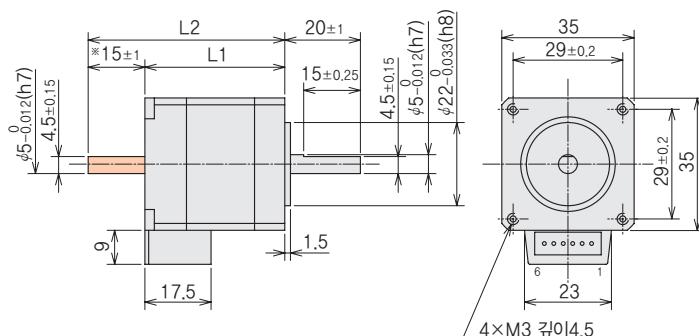
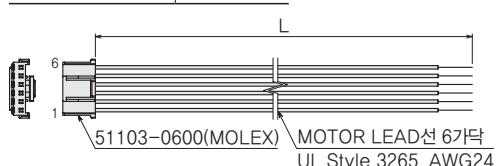
CONTACT : 50351-8100(MOLEX)

입착공구 : 57295-5000(MOLEX)

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1



※ 양축 Shaft의 Fraise Cut 부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, 부분의 Shaft는 없습니다.

■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 35mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP233D15A-R2□L	0.2	24×10^{-7}	1.5	2.43	1.62	1.5	1.8°	CVD215BR-K
PKP233D23A-R2□L NEW			2.3	1.56	0.68	0.67		CVD223BR-K
PKP235D15A-R2□L			1.5	3.6	2.4	2.6		CVD215BR-K
PKP235D23A-R2□L NEW			2.3	2.23	0.97	1.2		CVD223BR-K

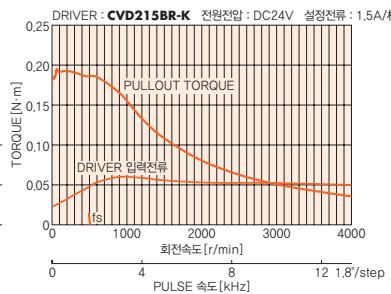
● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R)가 들어갑니다.

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

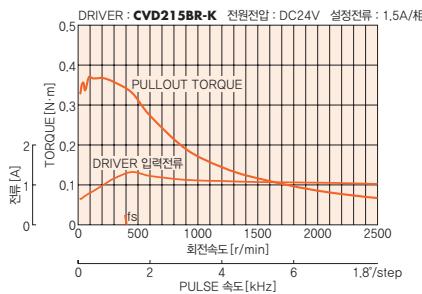
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

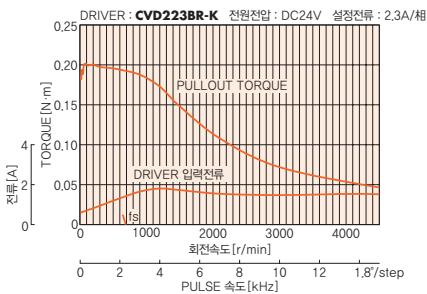
PKP233D15A-R2EL/PKP233D15A-R2FL



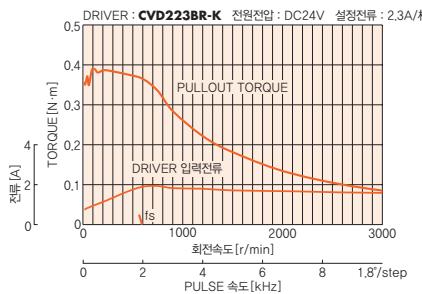
PKP235D15A-R2EL/PKP235D15A-R2FL



PKP233D23A-R2EL/PKP233D23A-R2FL



PKP235D23A-R2EL/PKP235D23A-R2FL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

● MOTOR

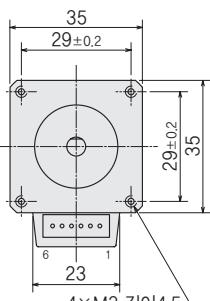
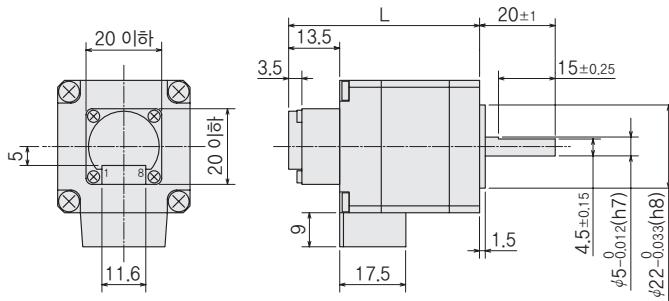
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP233D15A-R2□L	50.5	0.19	B1102
PKP233D23A-R2□L			
PKP235D15A-R2□L	65.5	0.295	B1103
PKP235D23A-R2□L			

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E(200P/R) 또는 F(400P/R)가 들어갑니다.

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

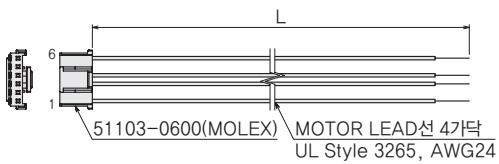
	MOTOR부	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51103-0600	51021-0800
CONTACT	50351-8100	50079-8100
압착공구	57295-5000	57177-5000



● 접속 CABLE(별매)

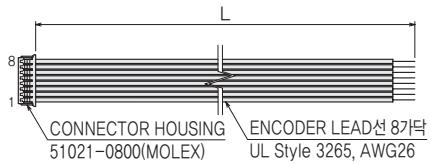
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 35mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP233U12A-R2L	0.16	24×10^{-7}	1.2	3.24	2.7	1.4	1.8°	CMD2112P
PKP235U12A-R2L	0.3	50×10^{-7}		4.08	3.4	2		

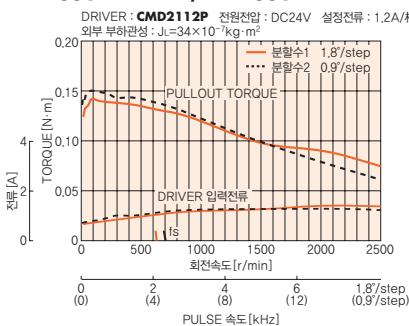
● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

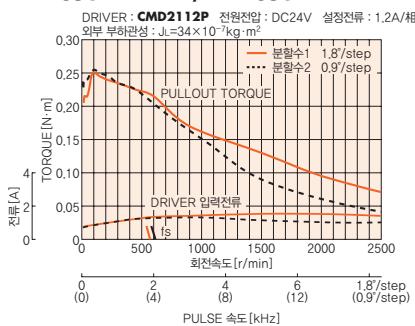
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP233U12A-R2EL/PKP235U12A-R2FL



PKP235U12A-R2EL/PKP235U12A-R2FL



[주의]

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

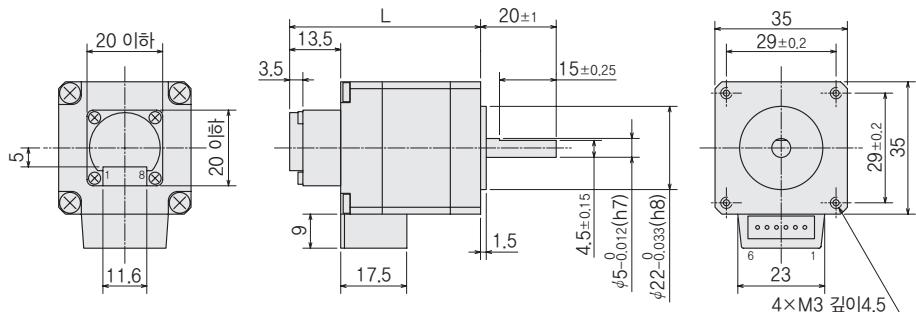
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP233U12A-R2□L	50.5	0.19	B1102
PKP235U12A-R2□L	65.5	0.295	B1103

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR (MOLEX)

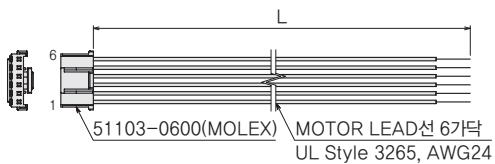
	MOTOR부	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51103-0600	51021-0800
CONTACT	50351-8100	50079-8100
압착공구	57295-5000	57177-5000



접속 CABLE(별매)

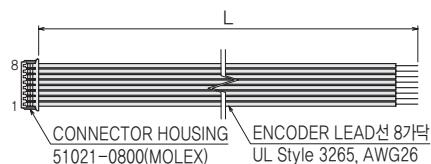
MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1



ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 35mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

■ 사양

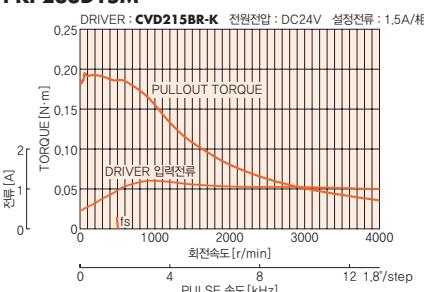
품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega/\text{相}$	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP233D15M	0.2	$36 \times 10^{-7}^*$	1.5	2.43	1.62	1.5	1.8°	0.3
PKP235D15M	0.37	$62 \times 10^{-7}^*$		3.6	2.4	2.6		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

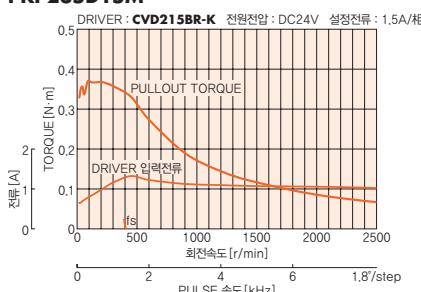
*電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP233D15M



PKP235D15M



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

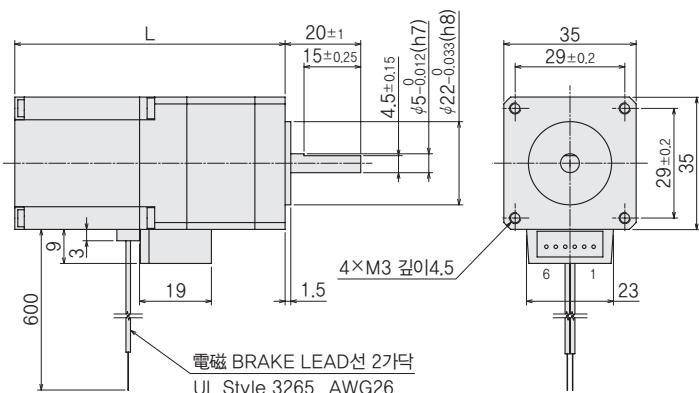
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP233D15M	71	0.285	B1134
PKP235D15M	86	0.39	B1135

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600
CONTACT : 50351-8100
입체공구 : 57295-5000



■ MOTOR 내부 결선도

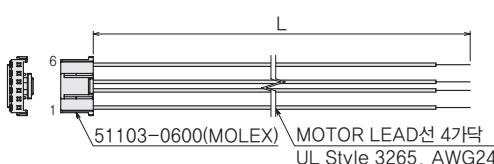
결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

■ 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1



표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 35mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

사양

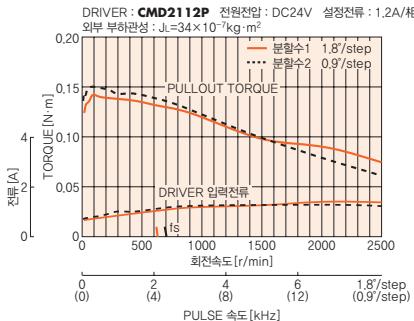
품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega / \text{相}$	INDUCTANCE $\text{mH}/\text{相}$	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP233U12M	0.16	$36 \times 10^{-7} \text{*}$	1.2	3.24	2.7	1.4	1.8°	0.3
PKP235U12M	0.3	$62 \times 10^{-7} \text{*}$		4.08	3.4	2		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

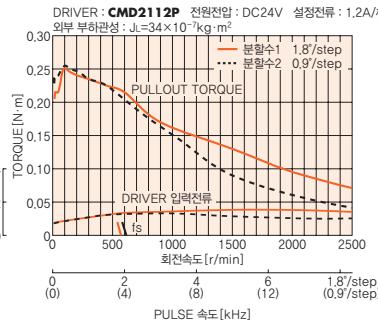
※ 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

■ 회전속도 –TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP233U12M



PKP235U12M



주의

- 회전속도 – Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
 - 회전속도 – Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
 - 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오 .
 - Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오 .

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

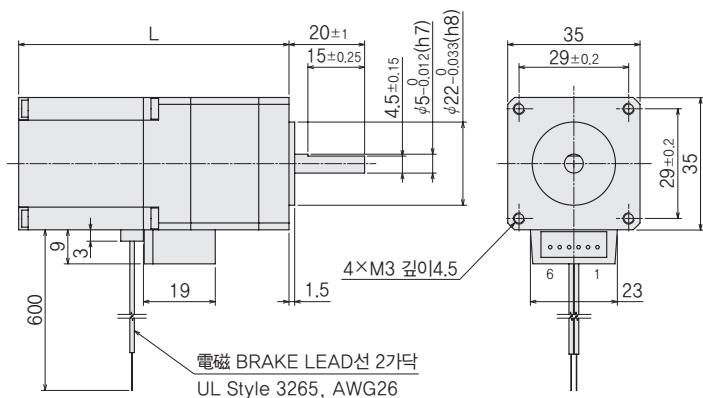
품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP233U12M	71	0.285	B1134
PKP235U12M	86	0.39	B1135

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600

CONNECTOR HOUSING
CONTACT : 50351-8100

압착공구 : 57295-5000



MOTOR 내부 결선도

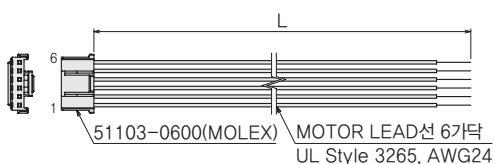
결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page 를 참조하여 주십시오.

● 접속 CABLE(별매)

◆ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1



표준 TYPE 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

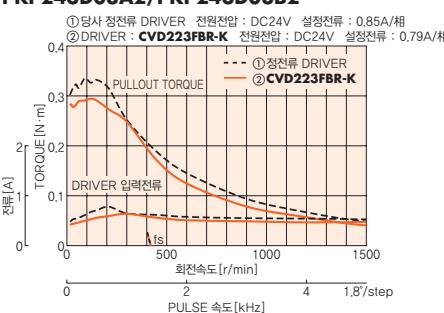
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243D08□2	0.35	36×10^{-7}	0.85	4.6	5.4	10	1.8°	CVD223FBR-K
PKP243D15□2			1.5	2.7	1.8	3.3		
PKP243D23□2			2.3	1.8	0.78	1.4		
PKP244D08□2	0.48	54×10^{-7}	0.85	5.7	6.7	14	1.8°	CVD223FBR-K
PKP244D15□2			1.5	3.2	2.1	4.4		
PKP244D23□2			2.3	2.1	0.93	1.9		
PKP245D08□2	0.66	73×10^{-7}	0.85	6	7.1	16	1.8°	CVD223FBR-K
PKP245D15□2			1.5	3.3	2.2	5.3		
PKP245D23□2			2.3	2.3	1	2.2		
PKP246D15□2	0.99	110×10^{-7}	1.5	4.4	2.9	7.9	1.8°	CVD223FBR-K
PKP246D23□2			2.3	3.2	1.4	3.3		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

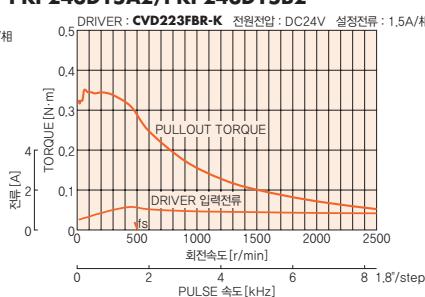
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

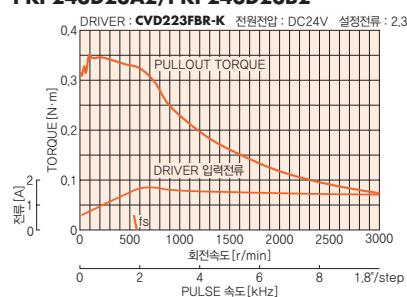
PKP243D08A2/PKP243D08B2



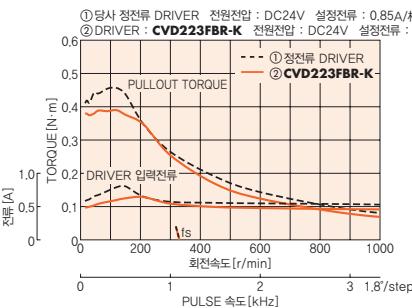
PKP243D15A2/PKP243D15B2



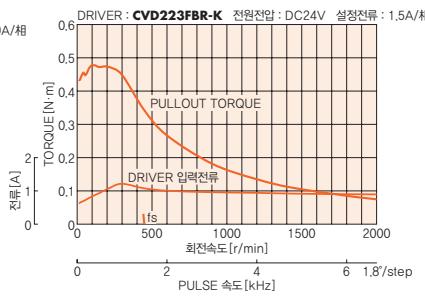
PKP243D23A2/PKP243D23B2



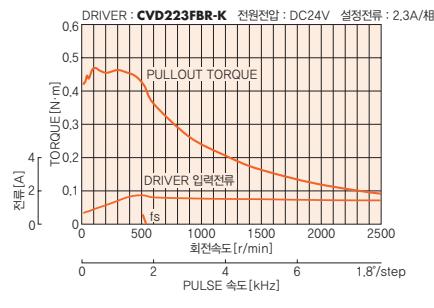
PKP244D08A2/PKP244D08B2



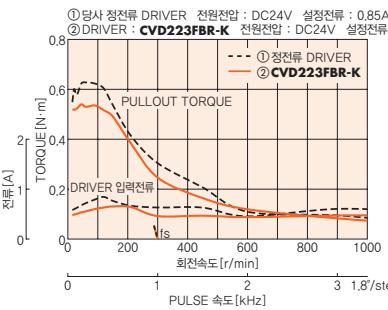
PKP244D15A2/PKP244D15B2



PKP244D23A2/PKP244D23B2



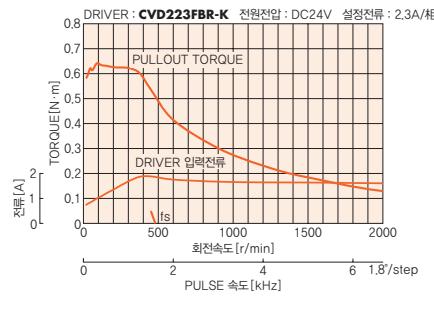
PKP245D08A2/PKP245D08B2



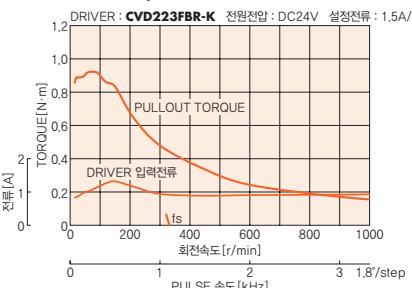
PKP245D15A2/PKP245D15B2



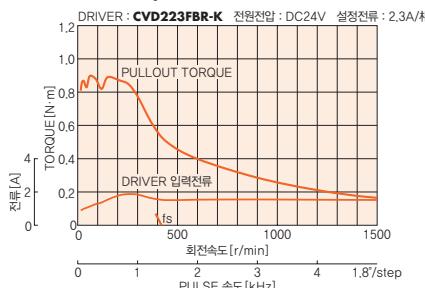
PKP245D23A2/PKP245D23B2



PKP246D15A2/PKP246D15B2



PKP246D23A2/PKP246D23B2



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

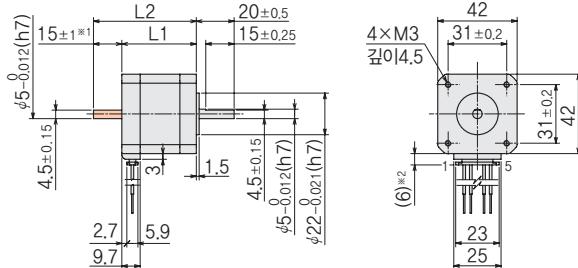
● 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP243D08A2	33	—	0.23	B1260
PKP243D08B2		48		
PKP243D15A2		—		
PKP243D15B2		48		
PKP243D23A2		—		
PKP243D23B2		48		
PKP244D08A2	39	—	0.3	B1261
PKP244D08B2		54		
PKP244D15A2		—		
PKP244D15B2		54		
PKP244D23A2		—		
PKP244D23B2		54		
PKP245D08A2	47	—	0.37	B1262
PKP245D08B2		62		
PKP245D15A2		—		
PKP245D15B2		62		
PKP245D23A2		—		
PKP245D23B2		62		
PKP246D15A2	59	—	0.5	B1263
PKP246D15B2		74		
PKP246D23A2		—		
PKP246D23B2		74		



※1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

※2 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

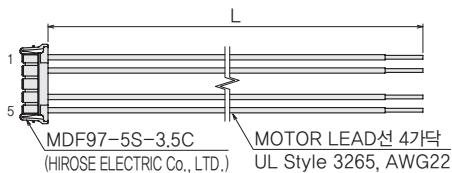
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 42mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

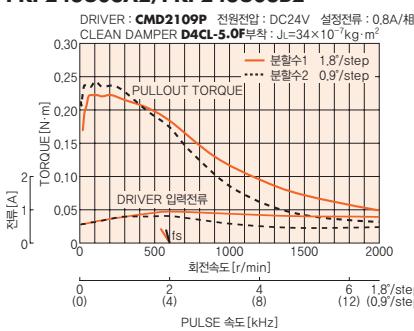
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243U08□2	0.26	36×10^{-7}	0.8	5.3	6.6	5.3	1.8°	CMD2109P
PKP243U09□2			0.95	4.5	4.7	3.7		CMD2109P
PKP243U12□2			1.2	3.2	2.7	2.4		CMD2112P
PKP244U08□2			0.8	7.1	8.9	8.4		CMD2109P
PKP244U12□2	0.39	54×10^{-7}	1.2	4.8	4	3.7	1.8°	CMD2112P
PKP245U08□2			0.8	6.4	8	8.3		CMD2109P
PKP245U12□2	0.49	73×10^{-7}	1.2	3.8	3.2	3.7	1.8°	CMD2112P
PKP246U12□2			1.2	6.1	5.1	6		CMD2112P
PKP246U16□2	0.75	110×10^{-7}	1.6	4.5	2.8	3.3		CMD2120P

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

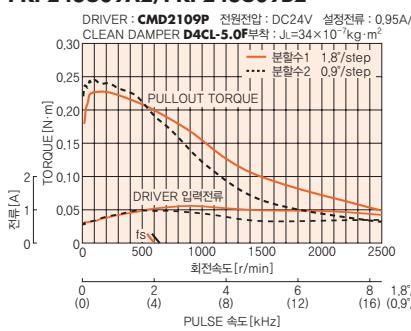
*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

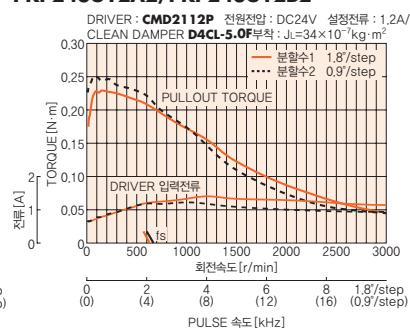
PKP243U08A2/PKP243U08B2



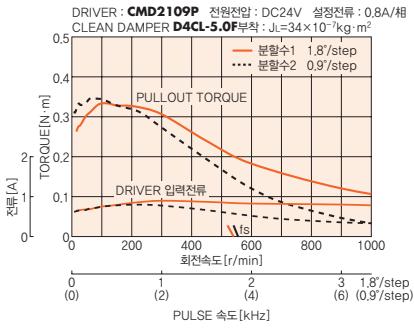
PKP243U09A2/PKP243U09B2



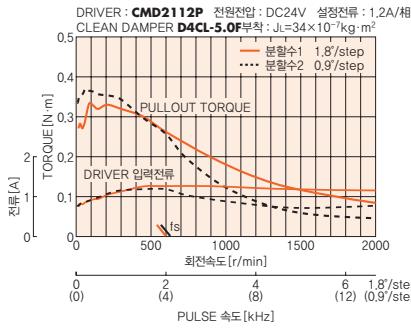
PKP243U12A2/PKP243U12B2



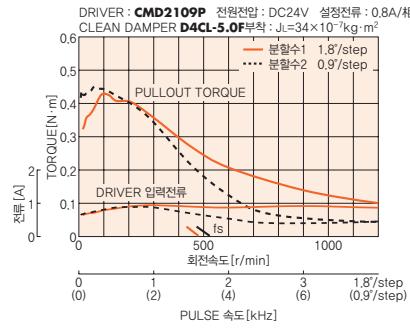
PKP244U08A2/PKP244U08B2



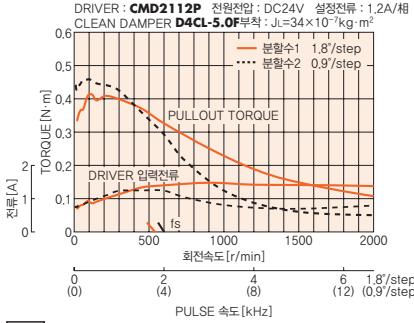
PKP244U12A2/PKP244U12B2



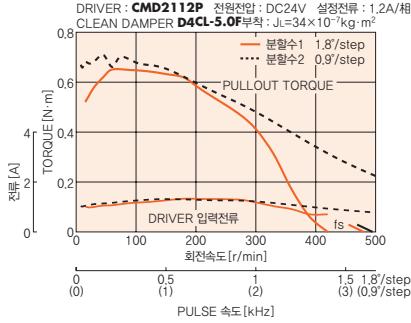
PKP245U08A2/PKP245U08B2



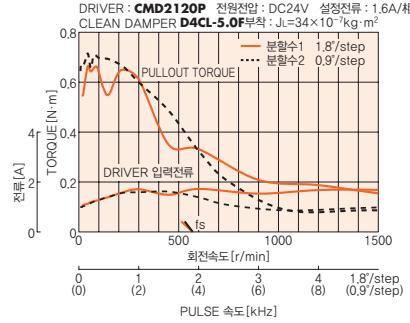
PKP245U12A2/PKP245U12B2



PKP246U12A2/PKP246U12B2



PKP246U16A2/PKP246U16B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP243U08A2	33	—	0.23	B1335
PKP243U08B2		48		
PKP243U09A2		—		
PKP243U09B2		48		
PKP243U12A2		—		
PKP243U12B2		48		
PKP244U08A2	39	—	0.3	B1336
PKP244U08B2		54		
PKP244U12A2		—		
PKP244U12B2		54		
PKP245U08A2	47	—	0.37	B1337
PKP245U08B2		62		
PKP245U12A2		—		
PKP245U12B2		62		
PKP246U12A2	59	—	0.5	B1338
PKP246U12B2		74		
PKP246U16A2		—		
PKP246U16B2		74		

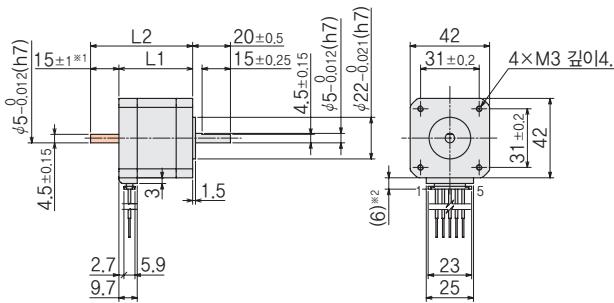
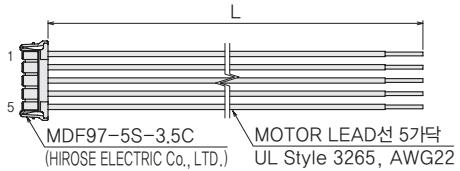
적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



※1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15±0.25입니다.

※2 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243D08A2-R2EL NEW	0.35	36×10^{-7}	0.85	4.6	5.4	10	1.8°	CVD223FBR-K
PKP243D15A2-R2EL			1.5	2.7	1.8	3.3		
PKP243D23A2-R2EL			2.3	1.8	0.78	1.4		
PKP244D08A2-R2EL NEW			0.85	5.7	6.7	14		
PKP244D15A2-R2EL			1.5	3.2	2.1	4.4		
PKP244D23A2-R2EL			2.3	2.1	0.93	1.9		
PKP245D08A2-R2EL NEW	0.66	73×10^{-7}	0.85	6	7.1	16	1.8°	CVD223FBR-K
PKP245D15A2-R2EL			1.5	3.3	2.2	5.3		
PKP245D23A2-R2EL			2.3	2.3	1	2.2		
PKP246D15A2-R2EL	0.99	110×10^{-7}	1.5	4.4	2.9	7.9	1.8°	CVD223FBR-K
PKP246D23A2-R2EL			2.3	3.2	1.4	3.3		

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

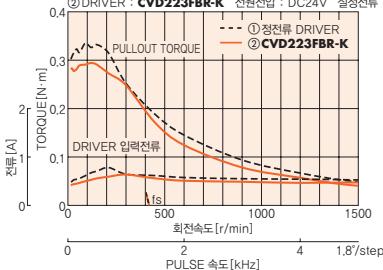
● Encoder 부 사양은 90 Page 를 참조하여 주십시오.

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page 를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

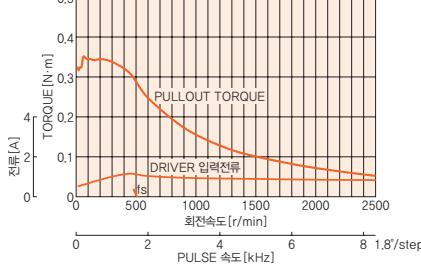
PKP243D08A2-R2EL/PKP243D08A2-R2FL

①당사 정전류 DRIVER 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.85A/相
②DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.79A/相



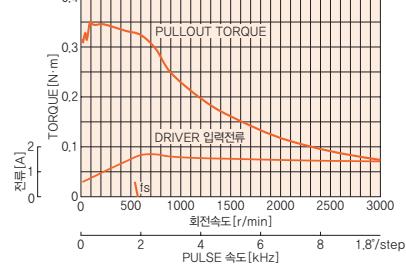
PKP243D15A2-R2EL/PKP243D15A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 1.5A/相



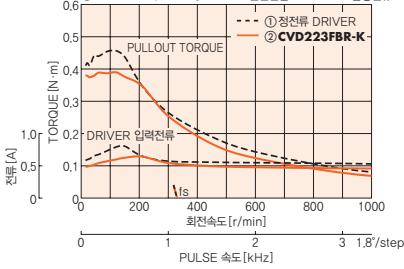
PKP243D23A2-R2EL/PKP243D23A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 2.3A/相



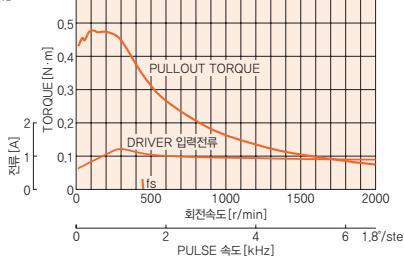
PKP244D08A2-R2EL/PKP244D08A2-R2FL

①당사 정전류 DRIVER 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.85A/相
②DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.79A/相



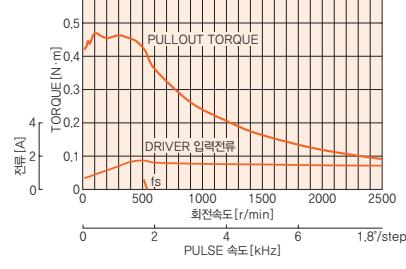
PKP244D15A2-R2EL/PKP244D15A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 1.5A/相



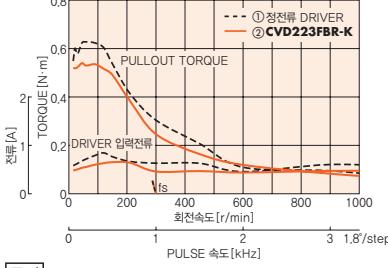
PKP244D23A2-R2EL/PKP244D23A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 2.3A/相



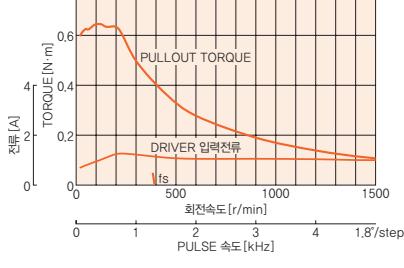
PKP245D08A2-R2EL/PKP245D08A2-R2FL

①당사 정전류 DRIVER 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.85A/相
②DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 0.79A/相



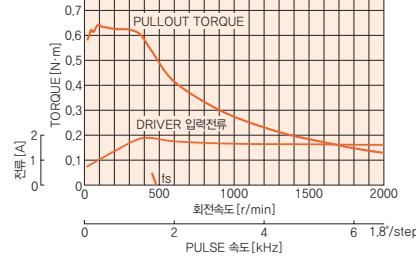
PKP245D15A2-R2EL/PKP245D15A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 1.5A/相



PKP245D23A2-R2EL/PKP245D23A2-R2FL

DRIVER : CVD223FBR-K 전원전압 : DC24V 설정전류 : 2.3A/相



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder 를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 42mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243U08A2-R2	0.26	36×10^{-7}	0.8	5.3	6.6	5.3	1.8°	CMD2109P
PKP243U09A2-R2			0.95	4.5	4.7	3.7		CMD2109P
PKP243U12A2-R2			1.2	3.2	2.7	2.4		CMD2112P
PKP244U08A2-R2	0.39	54×10^{-7}	0.8	7.1	8.9	8.4	1.8°	CMD2109P
PKP244U12A2-R2			1.2	4.8	4	3.7		CMD2112P
PKP245U08A2-R2			0.49	73 $\times 10^{-7}$	0.8	6.4		CMD2109P
PKP245U12A2-R2	0.75	110×10^{-7}	1.2	3.8	3.2	3.7	1.8°	CMD2112P
PKP246U12A2-R2			1.6	6.1	5.1	6		CMD2112P
PKP246U16A2-R2			1.6	4.5	2.8	3.3		CMD2120P

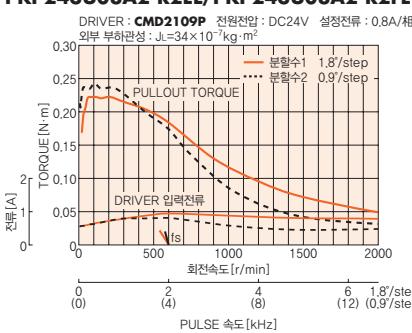
● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

● Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

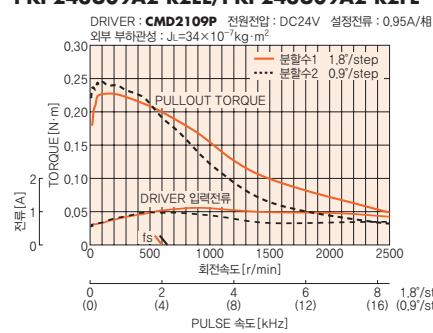
*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

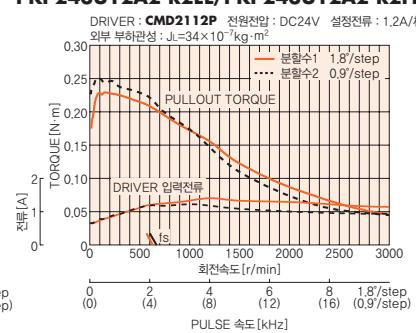
PKP243U08A2-R2EL/PKP243U08A2-R2FL



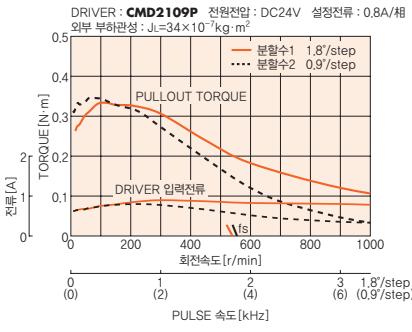
PKP243U09A2-R2EL/PKP243U09A2-R2FL



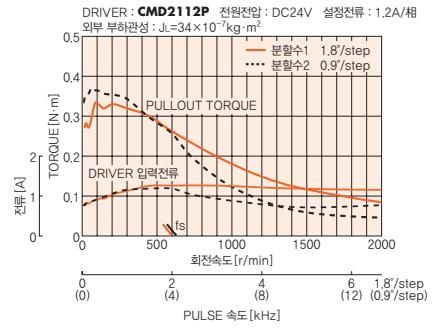
PKP243U12A2-R2EL/PKP243U12A2-R2FL



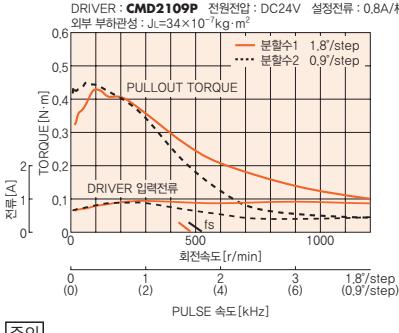
PKP244U08A2-R2EL/PKP244U08A2-R2FL



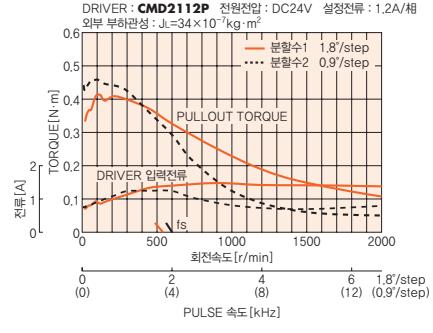
PKP244U12A2-R2EL/PKP244U12A2-R2FL



PKP245U08A2-R2EL/PKP245U08A2-R2FL



PKP245U12A2-R2EL/PKP245U12A2-R2FL

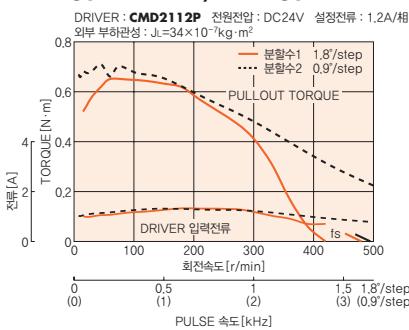


주의

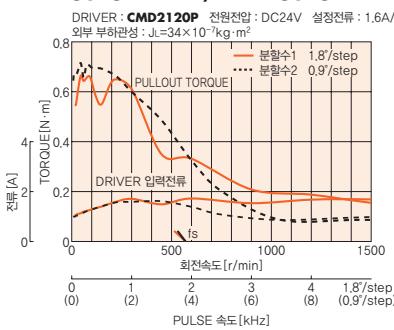
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP246U12A2-R2EL/PKP246U12A2-R2FL



PKP246U16A2-R2EL/PKP246U16A2-R2FL



주의

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

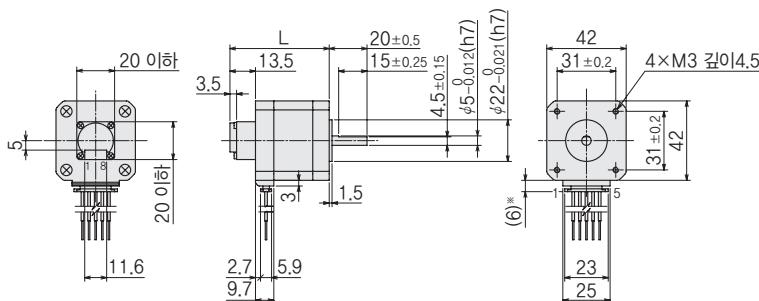
외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243U08A2-R2L			
PKP243U09A2-R2L	46.5	0.24	B1328
PKP243U12A2-R2L			
PKP244U08A2-R2L	52.5	0.31	B1329
PKP244U12A2-R2L			
PKP245U08A2-R2L	60.5	0.38	B1330
PKP245U12A2-R2L			
PKP246U12A2-R2L	72.5	0.51	B1331
PKP246U16A2-R2L			

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R)가 들어갑니다.



※ 접속 Cable 설치 시

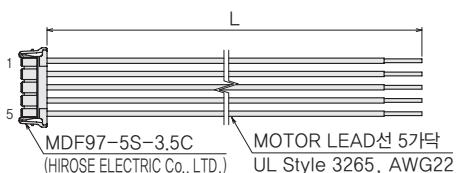
● 적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
압착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



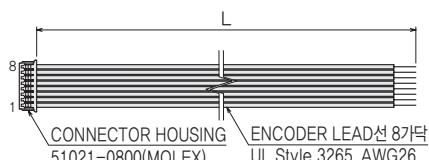
MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor 의 내부 결선도는 93Page 를 참조하여 주십시오.

◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP243D15M	0.35	$48 \times 10^{-7}^*$	1.5	2.85	1.9	5	1.8°	0.3
PKP244D15M	0.48	$69 \times 10^{-7}^*$		3.9	2.6	4.9		
PKP245D15M	0.58	$95 \times 10^{-7}^*$		3.6	2.4	6.6		
PKP246D15M	0.93	$126 \times 10^{-7}^*$		5.8	3.87	8		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

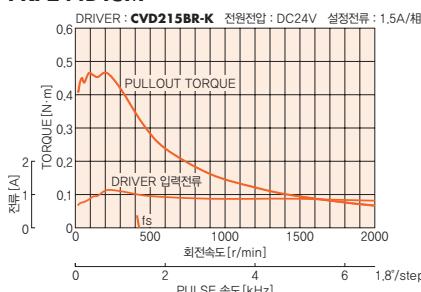
* 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP243D15M



PKP244D15M



PKP245D15M



PKP246D15M



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

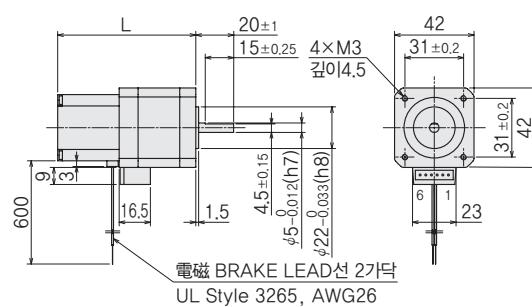
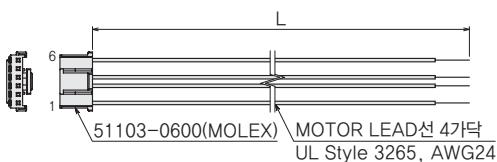
품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243D15M	67	0.36	B1136
PKP244D15M	73	0.41	B1137
PKP245D15M	81	0.5	B1138
PKP246D15M	93	0.61	B1139

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING : 51103-0600
CONTACT : 50351-8100
입체공구 : 57295-5000

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 42mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

■ 사양

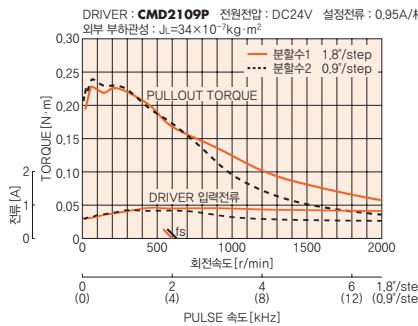
품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP243U09M	0.25	48×10^{-7} *	1.2	0.95	4.47	4.7	5	0.3
PKP244U12M	0.39	69×10^{-7} *			4.8	4	3.9	
PKP245U12M	0.45	95×10^{-7} *			4.56	3.8	5	
PKP246U12M	0.75	126×10^{-7} *			7.2	6	6.5	

● 電磁Brake 부사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

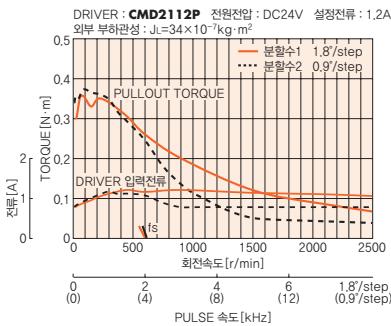
※ 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

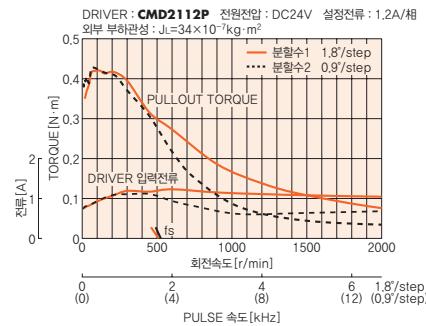
PKP243U09M



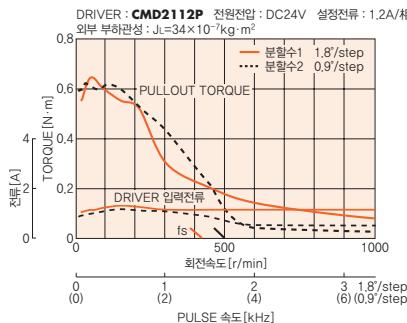
PKP244U12M



PKP245U12M



PKP246U12M



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243U09M	67	0.36	B1136
PKP244U12M	73	0.41	B1137
PKP245U12M	81	0.5	B1138
PKP246U12M	93	0.61	B1139

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600

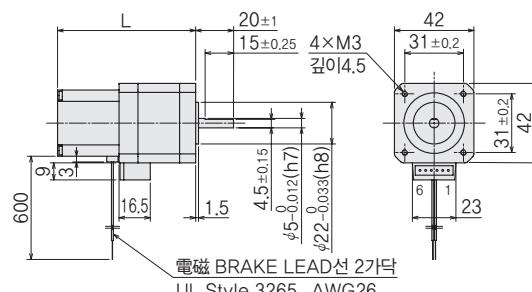
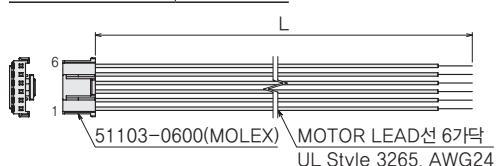
CONTACT : 50351-8100

입착공구 : 57295-5000

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
내부결선
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 50mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□85mm
□90mm

사양

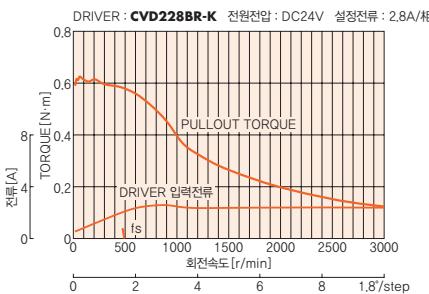
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP254D28AA2	0.65	120×10^{-7}	2.8	1.5	0.55	1.1	1.8°	CVD228BR-K
PKP256D28AA2	1.08	220×10^{-7}		2	0.7	1.6		
PKP258D28AA2	1.99	450×10^{-7}		3.1	1.1	2.8		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

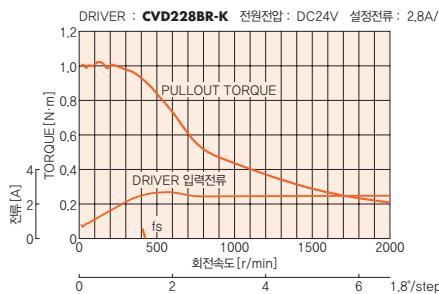
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

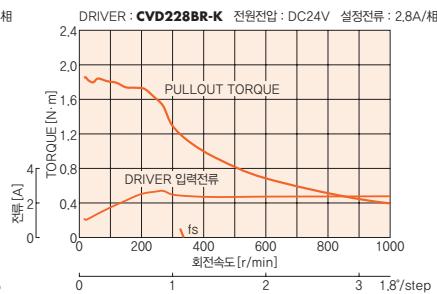
PKP254D28AA2/PKP254D28BA2



PKP256D28AA2/PKP256D28BA2



PKP258D28AA2/PKP258D28BA2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

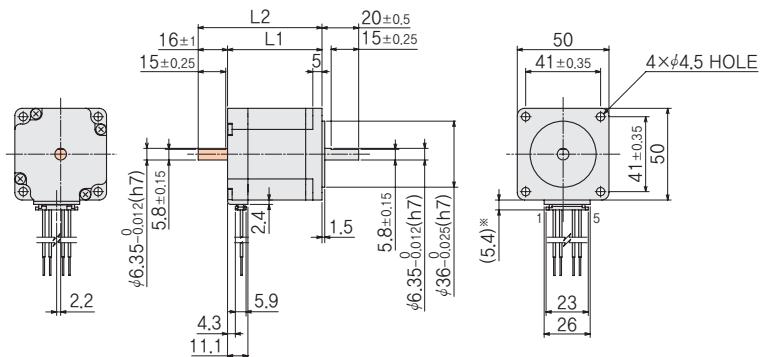
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP254D28AA2	39	—	0.37	B1452
PKP254D28BA2		55		
PKP256D28AA2	51.5	—	0.54	B1453
PKP256D28BA2		67.5		
PKP258D28AA2	81	—	0.93	B1454
PKP258D28BA2		97		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
입체공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



* 접속 Cable 설치 시

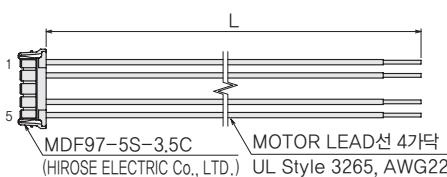
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 50mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선) NEW

■ 사양

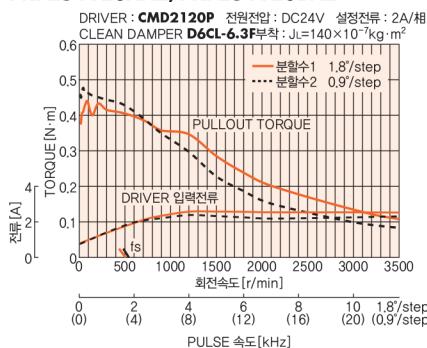
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP254U20□A2	0.51	120×10^{-7}	2	2.2	1.1	1.1	1.8°	CMD2120P
PKP256U20□A2	0.86	220×10^{-7}		2.8	1.4	1.6		
PKP258U20□A2	1.62	450×10^{-7}		4.2	2.1	2.8		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

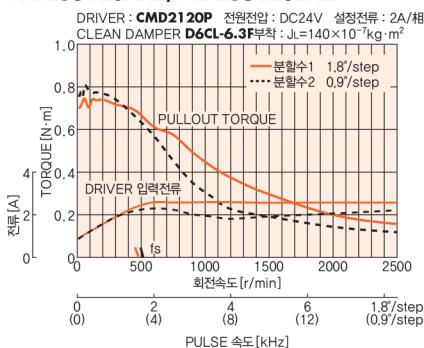
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

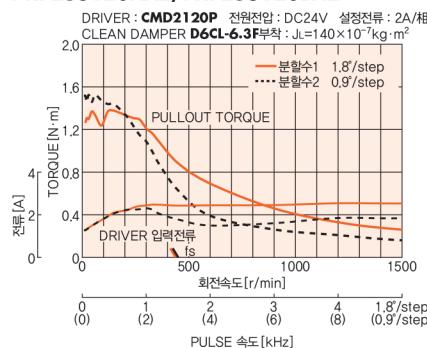
PKP254U20AA2/PKP254U20BA2



PKP256U20AA2/PKP256U20BA2



PKP258U20AA2/PKP258U20BA2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

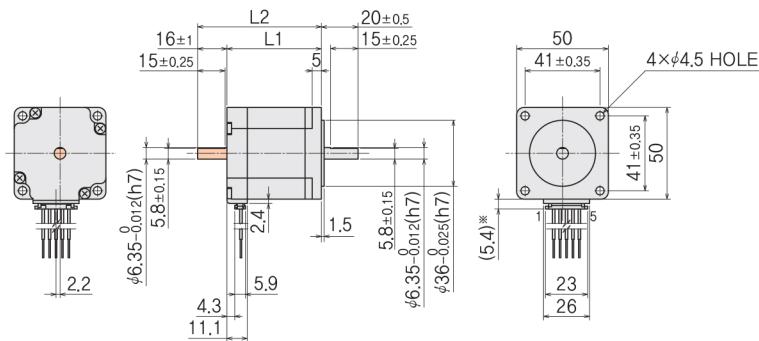
● MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP254U20AA2	39	—	0.37	B1455
PKP254U20BA2		55		
PKP256U20AA2	51.5	—	0.54	B1456
PKP256U20BA2		67.5		
PKP258U20AA2	81	—	0.93	B1457
PKP258U20BA2		97		

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 압착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※ 접속 Cable 설치 시

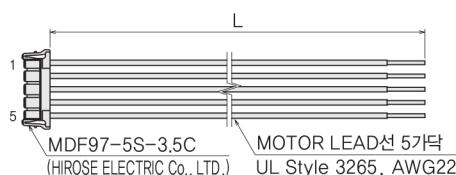
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, 부분의 Shaft는 없습니다.

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR 용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 50mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm

□85mm
□90mm

사양

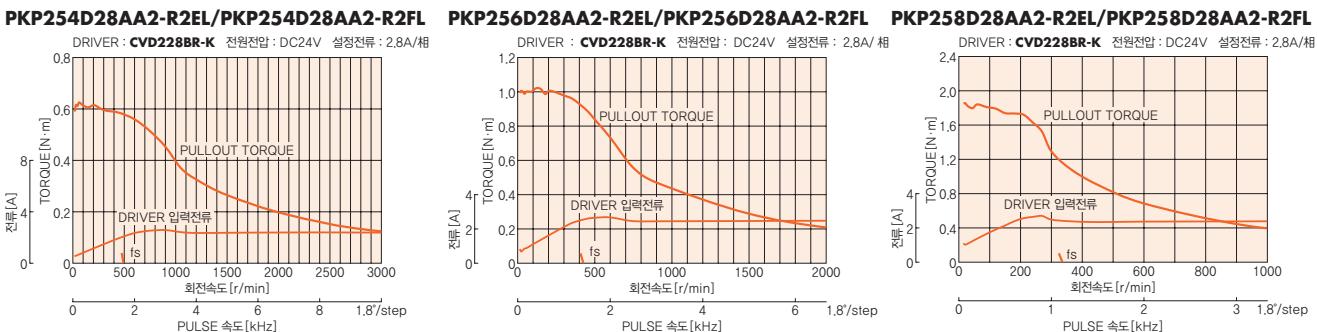
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP254D28AA2-R2□L	0.65	120×10^{-7}	2.8	1.5	0.55	1.1	1.8°	CVD228BR-K
PKP256D28AA2-R2□L	1.08	220×10^{-7}		2	0.7	1.6		
PKP258D28AA2-R2□L	1.99	450×10^{-7}		3.1	1.1	2.8		

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E(200P/R) 또는 F(400P/R)가 들어갑니다.

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

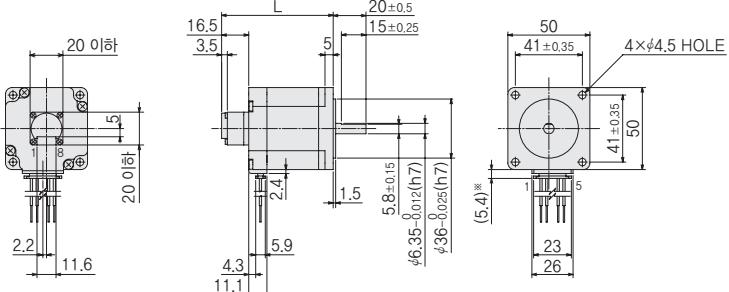
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP254D28AA2-R2□L	55.5	0.37	B1458
PKP256D28AA2-R2□L	68	0.54	B1459
PKP258D28AA2-R2□L	97.5	0.93	B1460

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E(200P/R) 또는 F(400P/R)가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

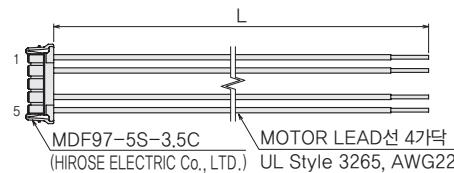


※ 접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)

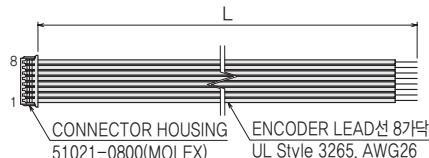
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 50mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선) NEW

■ 사양

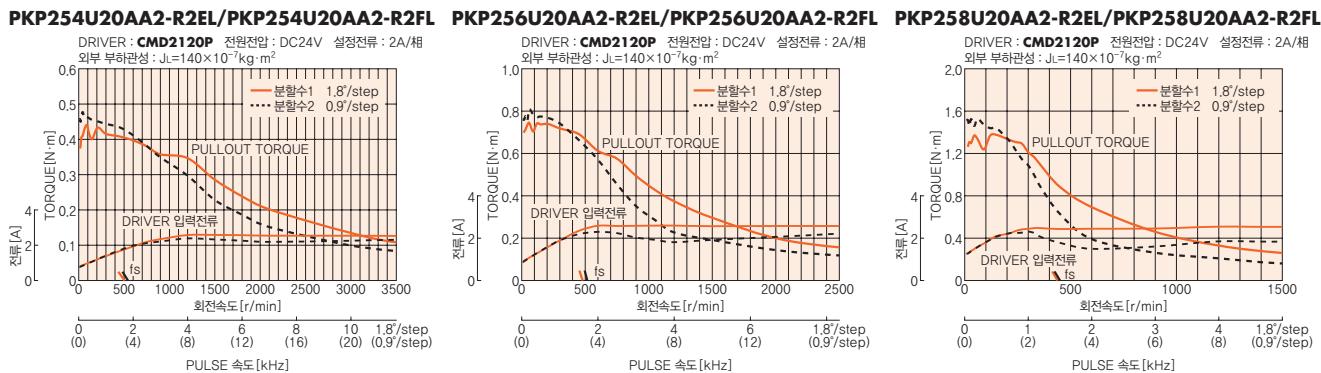
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP254U20AA2-R2FL	0.51	120×10^{-7}	2	2.2	1.1	1.1	1.8°	CMD2120P
PKP256U20AA2-R2FL	0.86	220×10^{-7}		2.8	1.4	1.6		
PKP258U20AA2-R2FL	1.62	450×10^{-7}		4.2	2.1	2.8		

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

● Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 경우의 Data입니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

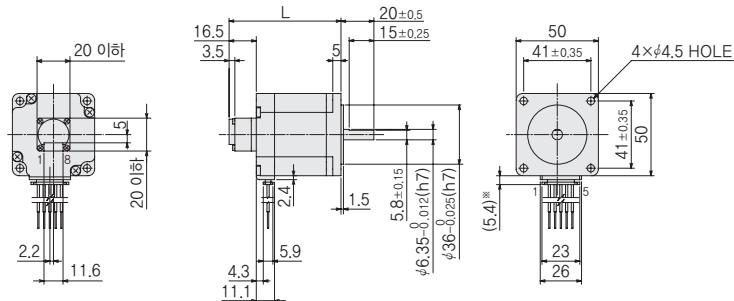
2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP254U20AA2-R2FL	55.5	0.37	B1461
PKP256U20AA2-R2FL	68	0.54	B1462
PKP258U20AA2-R2FL	97.5	0.93	B1463

● 품명 중 □에는 Encoder 분해능을 나타내는 E (200P/R) 또는 F (400P/R) 가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
입착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

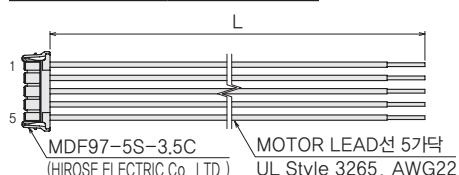


※ 접속 Cable 설치 시

● 접속 CABLE(별매)

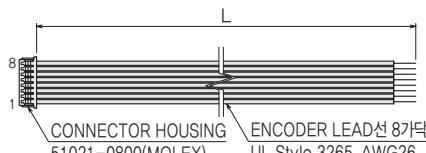
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm

□85mm
□90mm

사양

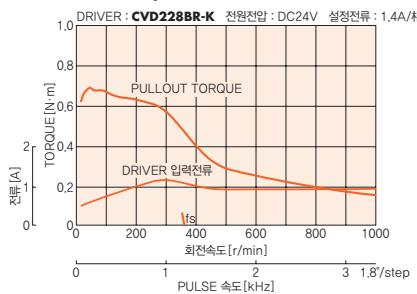
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264D14□2	0.74	140×10^{-7}	1.4	2.9	2.1	6	1.8°	CVD228BR-K
PKP264D28□2			2.8	1.6	0.57	1.5		
PKP264D42□2			4.2	1	0.24	0.65		
PKP266D14□2	1.4	270×10^{-7}	1.4	4.6	3.3	12	1.8°	CVD242BR-K
PKP266D28□2			2.8	2.4	0.86	2.9		
PKP266D42□2			4.2	1.6	0.38	1.3		
PKP268D14□2	2.5	500×10^{-7}	1.4	6.6	4.7	18	1.8°	CVD228BR-K
PKP268D28□2			2.8	3.4	1.2	4.6		
PKP268D42□2			4.2	2.2	0.53	2		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

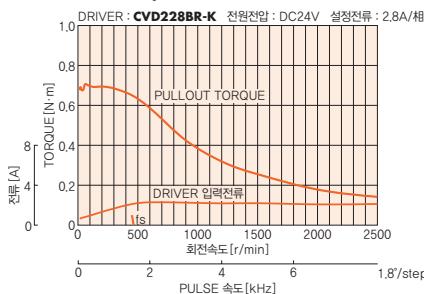
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

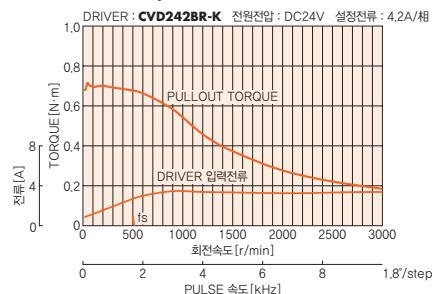
PKP264D14A2/PKP264D14B2



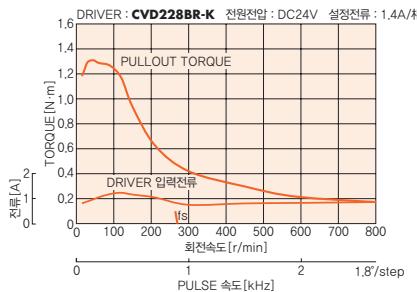
PKP264D28A2/PKP264D28B2



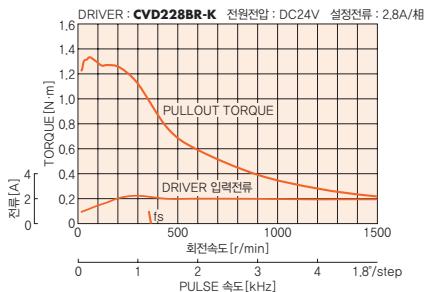
PKP264D42A2/PKP264D42B2



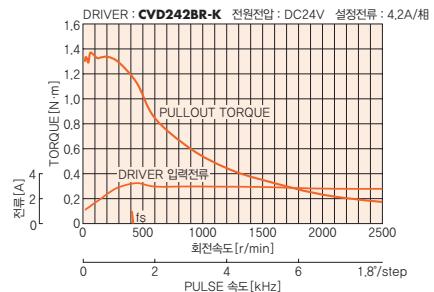
PKP266D14A2/PKP266D14B2



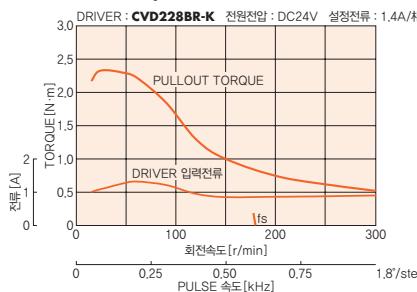
PKP266D28A2/PKP266D28B2



PKP266D42A2/PKP266D42B2



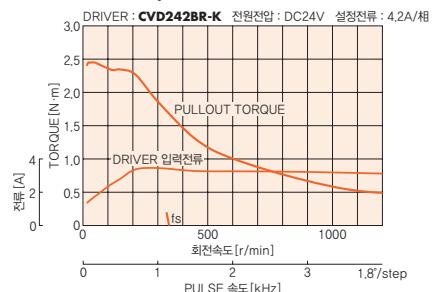
PKP268D14A2/PKP268D14B2



PKP268D28A2/PKP268D28B2



PKP268D42A2/PKP268D42B2



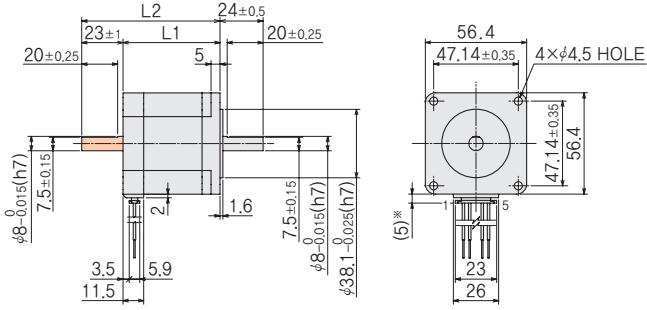
주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP264D14A2	39	—	0.45	B1249
PKP264D14B2		62		
PKP264D28A2		—		
PKP264D28B2		62		
PKP264D42A2		—		
PKP264D42B2		62		
PKP266D14A2		—		
PKP266D14B2		77		
PKP266D28A2		—		
PKP266D28B2		77		
PKP266D42A2	54	—	0.7	B1250
PKP266D42B2		77		
PKP268D14A2		—		
PKP268D14B2		99		
PKP268D28A2		—		
PKP268D28B2	76	99	1.1	B1251
PKP268D42A2		—		
PKP268D42B2		99		



※ 접속 Cable 설치 시
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
면축 Shaft의 경우, ■ 부분 Shaft는 없습니다.

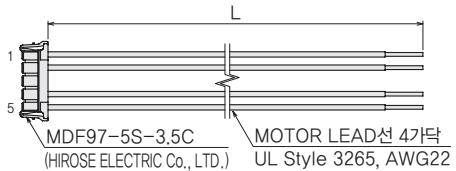
적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치처수 56.4mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

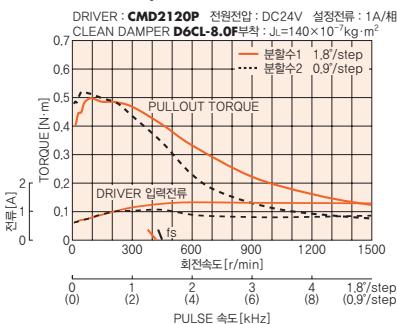
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264U10□2	0.58	140×10^{-7}	1	4.4	4.4	6	1.8°	CMD2120P
PKP264U20□2			2	2.2	1.1	1.5		
PKP266U10□2			1	6.9	6.9	11.6		
PKP266U20□2			2	3.4	1.7	2.9		
PKP268U10□2			1	9.9	9.9	18.4		
PKP268U20□2			2	4.8	2.4	4.6		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

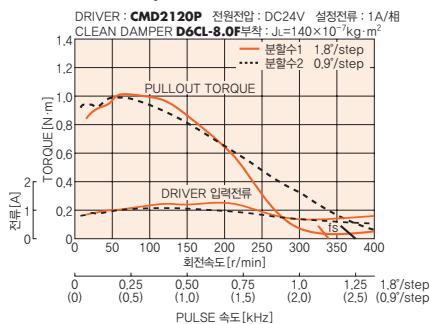
*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

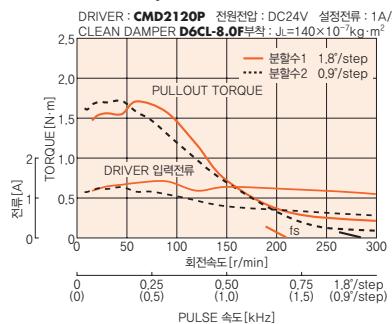
PKP264U10A2/PKP264U10B2



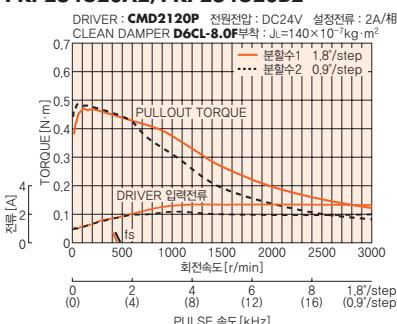
PKP266U10A2/PKP266U10B2



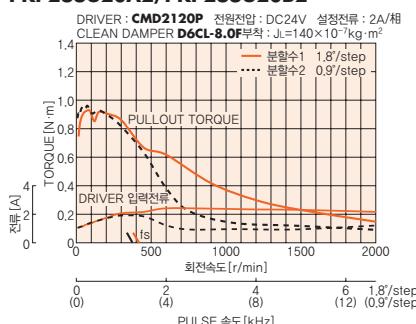
PKP268U10A2/PKP268U10B2



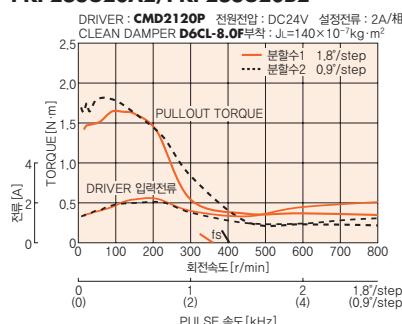
PKP264U20A2/PKP264U20B2



PKP266U20A2/PKP266U20B2



PKP268U20A2/PKP268U20B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

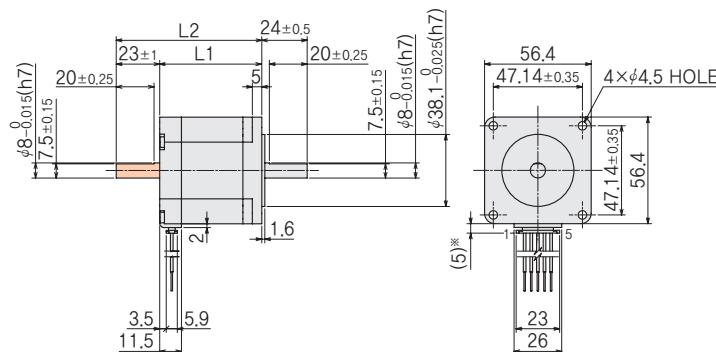
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP264U10A2	39	0.45	B1257	—
PKP264U10B2				62
PKP264U20A2				—
PKP264U20B2				62
PKP266U10A2	54	0.7	B1258	—
PKP266U10B2				77
PKP266U20A2				—
PKP266U20B2				77
PKP268U10A2	76	1.1	B1259	—
PKP268U10B2				99
PKP268U20A2				—
PKP268U20B2				99

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF22-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



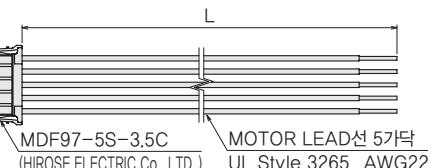
※ 접속 Cable 설치 시

- 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
 편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

■ 사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264D14A2-R2EL	0.74	140×10^{-7}	1.4	2.9	2.1	6	1.8°	CVD228BR-K
PKP264D14A2-R2FL			2.8	1.6	0.57	1.5		
PKP264D28A2-R2EL			4.2	1	0.24	0.65		
PKP264D28A2-R2FL	1.4	270×10^{-7}	1.4	4.6	3.3	12	1.8°	CVD242BR-K
PKP266D14A2-R2EL			2.8	2.4	0.86	2.9		
PKP266D14A2-R2FL			4.2	1.6	0.38	1.3		
PKP266D28A2-R2EL	2.5	500×10^{-7}	1.4	6.6	4.7	18	1.8°	CVD228BR-K
PKP266D28A2-R2FL			2.8	3.4	1.2	4.6		
PKP266D42A2-R2EL			4.2	2.2	0.53	2		
PKP266D42A2-R2FL								CVD242BR-K
PKP268D14A2-R2EL								CVD228BR-K
PKP268D14A2-R2FL								CVD242BR-K
PKP268D28A2-R2EL								CVD228BR-K
PKP268D28A2-R2FL								CVD242BR-K
PKP268D42A2-R2EL								CVD228BR-K
PKP268D42A2-R2FL								CVD242BR-K

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

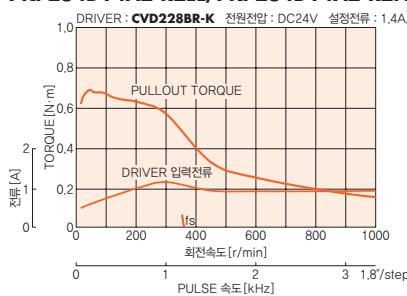
일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
용
DRIVER

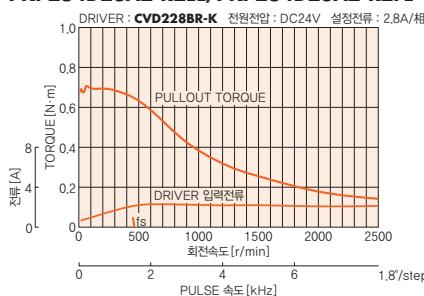
OPTION

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

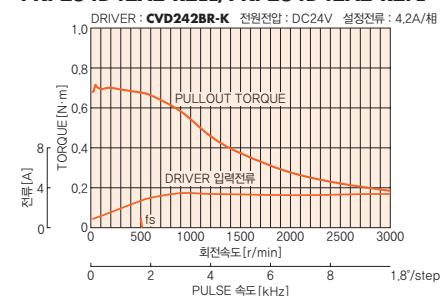
PKP264D14A2-R2EL/PKP264D14A2-R2FL



PKP264D28A2-R2EL/PKP264D28A2-R2FL



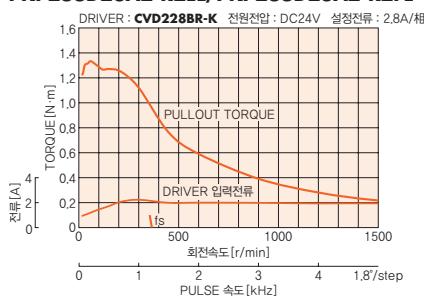
PKP264D42A2-R2EL/PKP264D42A2-R2FL



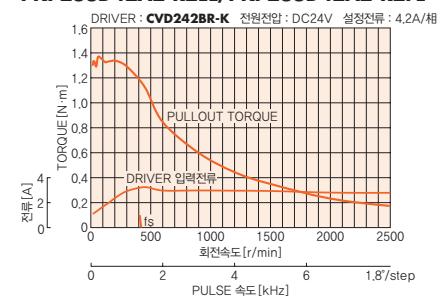
PKP266D14A2-R2EL/PKP266D14A2-R2FL



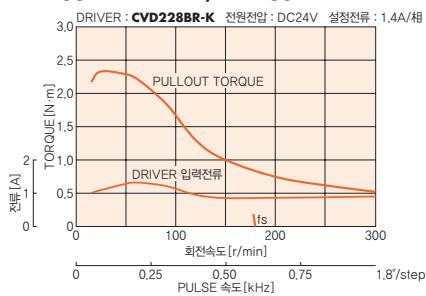
PKP266D28A2-R2EL/PKP266D28A2-R2FL



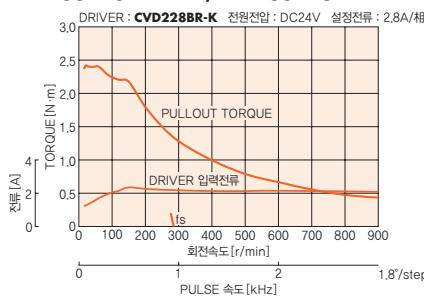
PKP266D42A2-R2EL/PKP266D42A2-R2FL



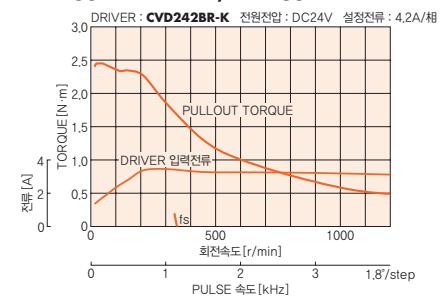
PKP268D14A2-R2EL/PKP268D14A2-R2FL



PKP268D28A2-R2EL/PKP268D28A2-R2FL



PKP268D42A2-R2EL/PKP268D42A2-R2FL



주의

- 회전속도-Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder 를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

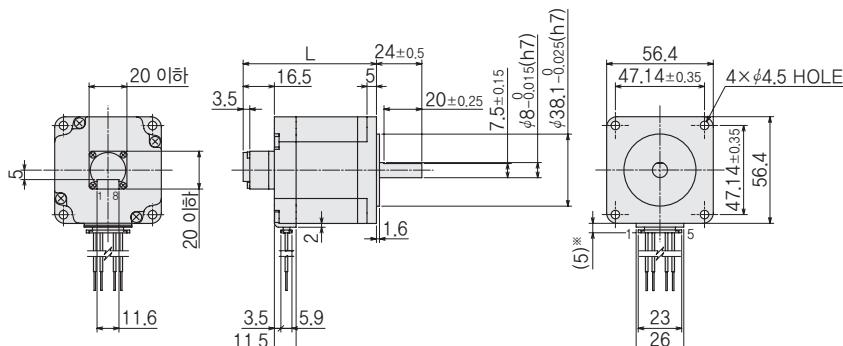
□85mm
□90mm**외형도 (단위 mm)****MOTOR**

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264D14A2-R2EL			
PKP264D14A2-R2FL			
PKP264D28A2-R2EL			
PKP264D28A2-R2FL			
PKP264D42A2-R2EL			
PKP264D42A2-R2FL			
PKP266D14A2-R2EL			
PKP266D14A2-R2FL			
PKP266D28A2-R2EL			
PKP266D28A2-R2FL			
PKP266D42A2-R2EL			
PKP266D42A2-R2FL			
PKP268D14A2-R2EL			
PKP268D14A2-R2FL			
PKP268D28A2-R2EL			
PKP268D28A2-R2FL			
PKP268D42A2-R2EL			
PKP268D42A2-R2FL			

적용 CONNECTOR

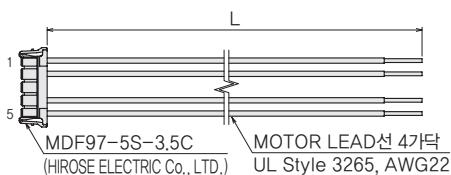
	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000



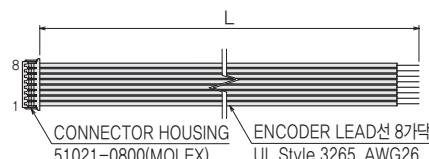
※접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)**◇ MOTOR 접속 CABLE**

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1

**◇ ENCODER 접속 CABLE**

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6

**MOTOR 내부 결선도**

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER 부착 설치치수 56.4mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

■ 사양

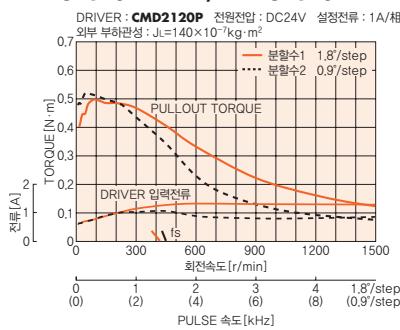
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264U10A2-R2EL	0.58	140×10^{-7}	1	4.4	4.4	6	1.8°	CMD2120P
PKP264U10A2-R2FL			2	2.2	1.1	1.5		
PKP264U20A2-R2EL			1	6.9	6.9	11.6		
PKP264U20A2-R2FL			2	3.4	1.7	2.9		
PKP266U10A2-R2EL	1.1	270×10^{-7}	1	9.9	9.9	18.4		
PKP266U10A2-R2FL			2	4.8	2.4	4.6		
PKP266U20A2-R2EL			1	11.6	11.6	22.8		
PKP266U20A2-R2FL			2	5.8	2.9	11.6		
PKP268U10A2-R2EL			1	18.4	18.4	36.8		
PKP268U10A2-R2FL			2	9.2	4.6	18.4		
PKP268U20A2-R2EL			1	36.8	36.8	73.6		
PKP268U20A2-R2FL			2	18.4	9.2	36.8		

● Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

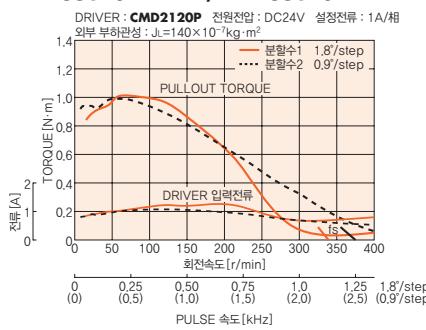
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

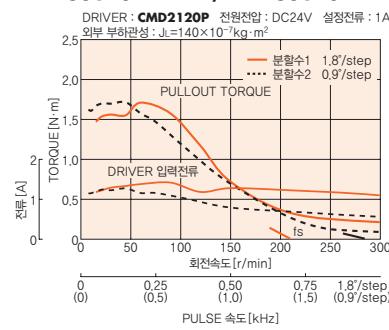
PKP264U10A2-R2EL/PKP264U10A2-R2FL



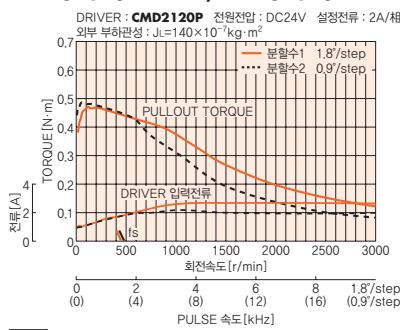
PKP266U10A2-R2EL/PKP266U10A2-R2FL



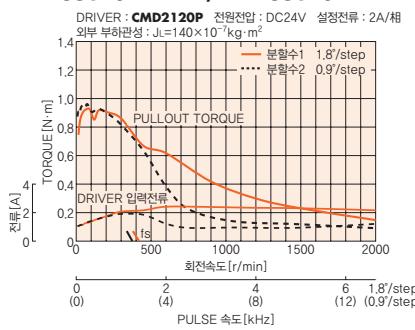
PKP268U10A2-R2EL/PKP268U10A2-R2FL



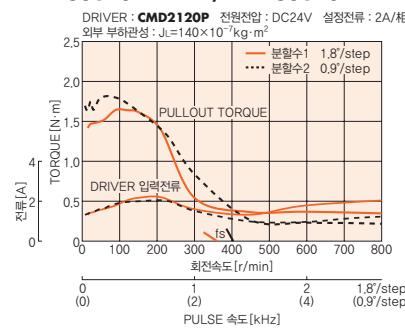
PKP264U20A2-R2EL/PKP264U20A2-R2FL



PKP266U20A2-R2EL/PKP266U20A2-R2FL



PKP268U20A2-R2EL/PKP268U20A2-R2FL



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
내부결선
DRIVER

OPTION

MOTOR
설치처수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

외형도 (단위 mm)

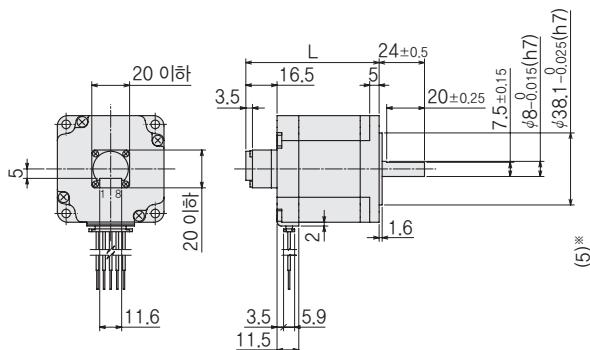
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264U10A2-R2EL			
PKP264U10A2-R2FL	55.5	0.45	B1332
PKP264U20A2-R2EL			
PKP264U20A2-R2FL			
PKP266U10A2-R2EL			
PKP266U10A2-R2FL			
PKP266U20A2-R2EL	70.5	0.7	B1333
PKP266U20A2-R2FL			
PKP268U10A2-R2EL			
PKP268U10A2-R2FL			
PKP268U20A2-R2EL	92.5	1.1	B1334
PKP268U20A2-R2FL			

적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3,5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

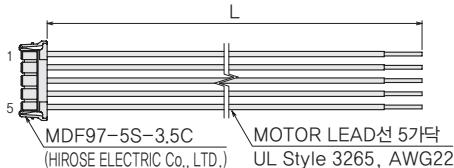


※접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)

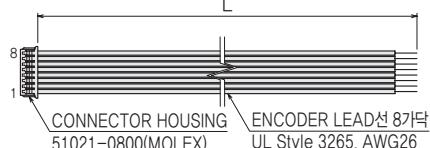
MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

■ 사양

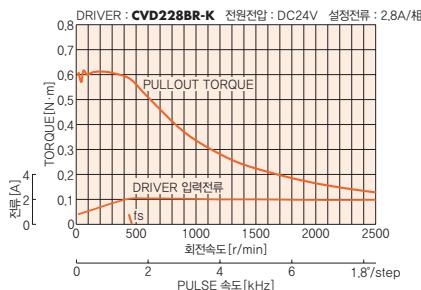
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도 1.8°	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP264D28M	0.6	$270 \times 10^{-7}^*$	2.8	2	0.73	1.8	1.8°	1.5
PKP266D28M	1.4	$440 \times 10^{-7}^*$		2.8	1	2.9		
PKP268D28M	2.3	$640 \times 10^{-7}^*$		3.4	1.23	4.4		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

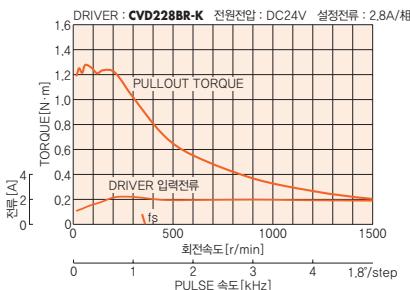
* 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

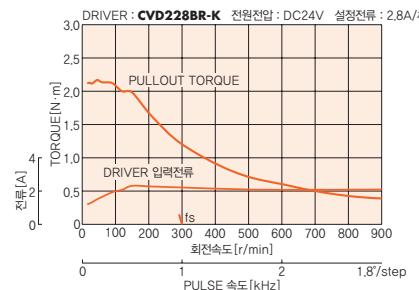
PKP264D28M



PKP266D28M



PKP268D28M



[주의]

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

● MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264D28M	75.5	0.76	B1140
PKP266D28M	90.5	1.03	B1141
PKP268D28M	112.5	1.4	B1142

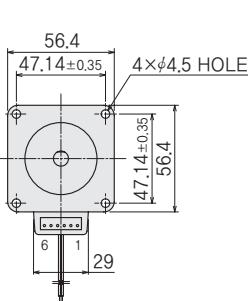
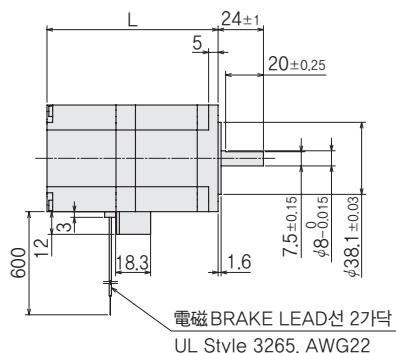
● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51067-0600

CONTACT : 50217-9101

입착공구 : 57189-5000

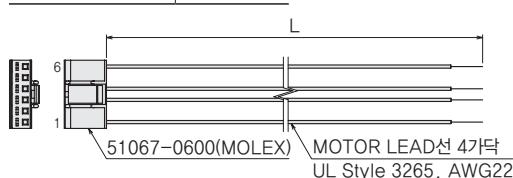
57190-5000



● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06C	0.6
LC2B10C	1



특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 56.4mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

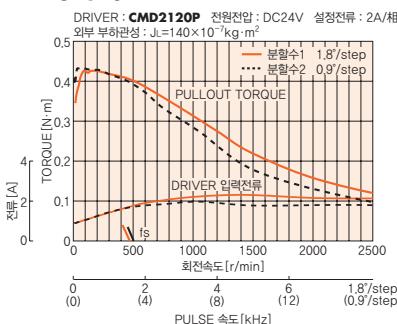
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP264U20M	0.51	270×10^{-7} *	2	2.9	1.45	1.8	1.8°	1.5
PKP266U20M	1.1	440×10^{-7} *		4	2	2.9		
PKP268U20M	1.75	640×10^{-7} *		4.9	2.45	4.4		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

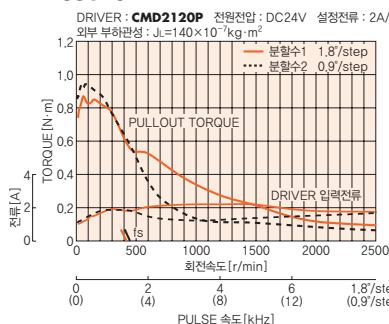
*電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

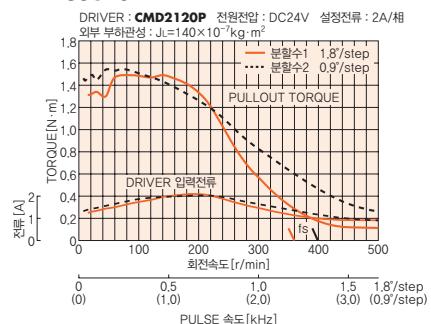
PKP264U20M



PKP266U20M



PKP268U20M



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

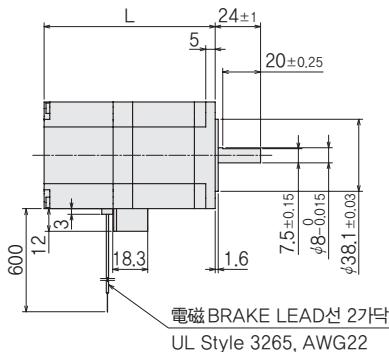
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264U20M	75.5	0.76	B1140
PKP266U20M	90.5	1.03	B1141
PKP268U20M	112.5	1.4	B1142

적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51067-0600
CONTACT : 50217-9101
입착공구 : 57189-5000
57190-5000



MOTOR 내부 결선도

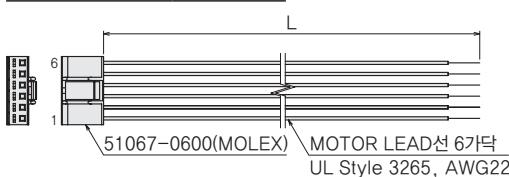
결선도 번호 : MODEL B ④

- Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06C	0.6
LC2U10C	1



표준 TYPE 설치치수 60mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

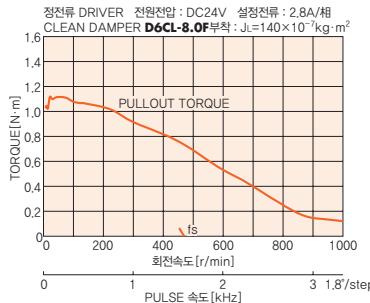
■ 사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도
PK264JD□	1.06	280×10^{-7}	2.8	2.1	0.73	1.8	1.8°
PK266JD□	1.75	450×10^{-7}		2.8	1	3.05	
PK267JD□	2.2	570×10^{-7}		3.4	1.2	3.54	
PK269JD□	3.1	900×10^{-7}		4.2	1.49	5.7	

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

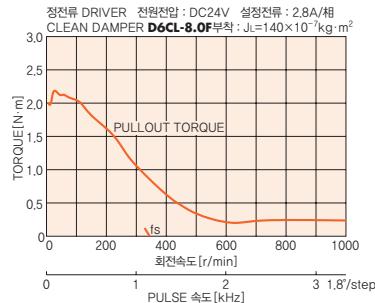
PK264JDA/PK264JDB



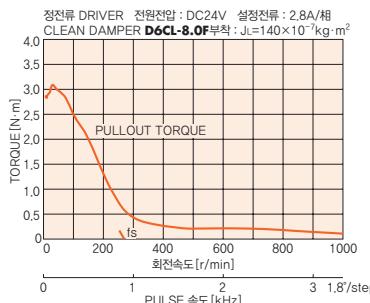
PK266JDA/PK266JDB



PK267JDA/PK267JDB



PK269JDA/PK269JDB



주의

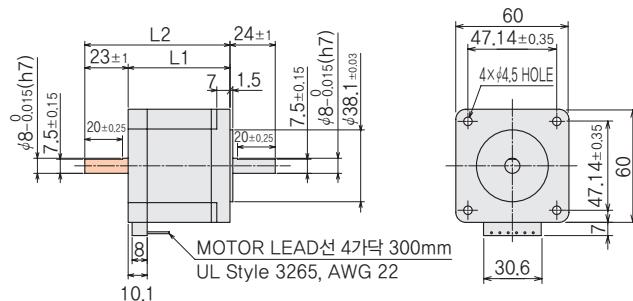
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PK264JDA	43.5	—	0.6	B279
PK264JDB		66.5		
PK266JDA	54	—	0.83	B232
PK266JDB		77		
PK267JDA	65	—	1.02	B233
PK267JDB		88		
PK269JDA	85	—	1.43	B280
PK269JDB		108		



● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE
SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP
특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 60mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도
PK264JA	0.75	280×10^{-7}	2	2.9	1.46	1.8	1.8°
PK266JA	1.35	450×10^{-7}		4	2	3.05	
PK267JA	1.7	570×10^{-7}		4.8	2.4	3.54	
PK269JA	2.2	900×10^{-7}		6	2.98	5.7	

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

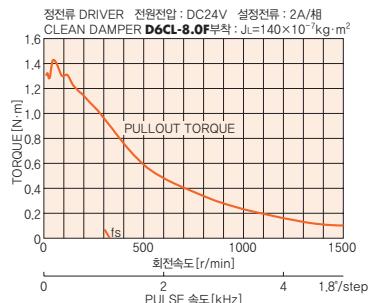
PK264JA/PK264JB



PK266JA/PK266JB



PK267JA/PK267JB



PK269JA/PK269JB



주의

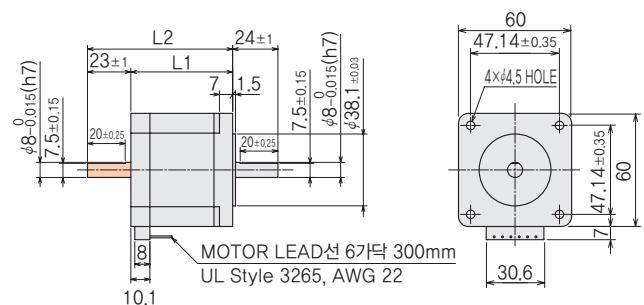
- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PK264JA	43.5	—	0.6	B279
PK264JB		66.5		
PK266JA	54	—	0.83	B232
PK266JB		77		
PK267JA	65	—	1.02	B233
PK267JB		88		
PK269JA	85	—	1.43	B280
PK269JB		108		



- 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑦

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 85mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

■ 사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP296D45□	3.3	1100×10^{-7}	4.5	1.9	0.42	3.1	1.8°	CVD245BR-K
PKP296D63□			6.3	1.4	0.23	1.6		-
PKP299D45□	6.4	2200×10^{-7}	4.5	2.7	0.6	5.4	1.8°	CVD245BR-K
PKP299D63□			6.3	2	0.32	2.6		-
PKP2913D45□	9.5	3400×10^{-7}	4.5	3.5	0.78	6.9	1.8°	CVD245BR-K
PKP2913D56□			5.6	2.6	0.47	4.4		-

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

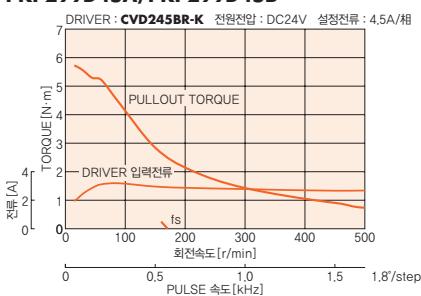
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

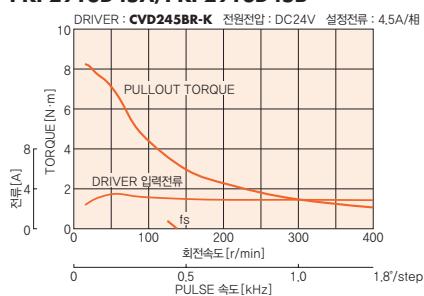
PKP296D45A/PKP296D45B



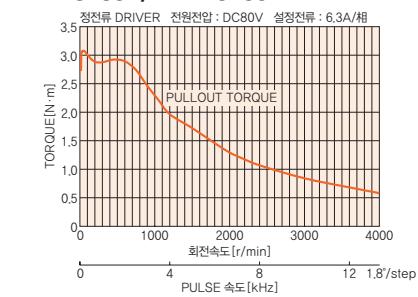
PKP299D45A/PKP299D45B



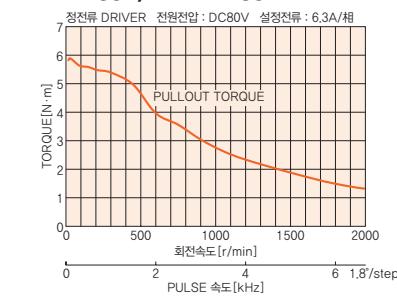
PKP2913D45A/PKP2913D45B



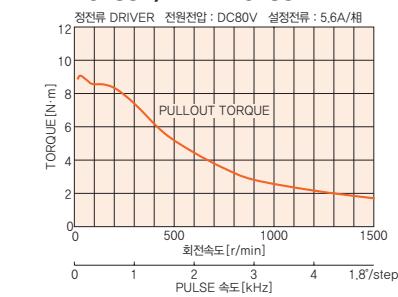
PKP296D63A/PKP296D63B



PKP299D63A/PKP299D63B



PKP2913D56A/PKP2913D56B



주의

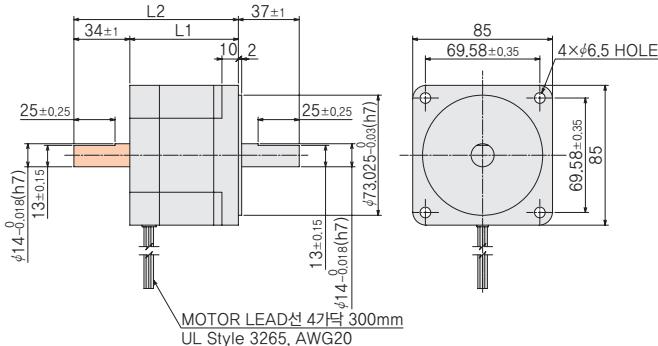
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP296D45A	66	—	1.8	B1237
PKP296D45B		100		
PKP296D63A		—		
PKP296D63B	96	100	2.9	B1238
PKP299D45A		—		
PKP299D45B		130		
PKP299D63A	126	—	4	B1239
PKP299D63B		130		
PKP2913D45A		—		
PKP2913D45B	160	160	4	B1239
PKP2913D56A		—		
PKP2913D56B		160		



● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
내부
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 85mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

■ 사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도
PKP296U20□	2.6	1100×10^{-7}	2	4.4	2.2	7.8	1.8°
PKP296U30□			3	3	1.0	3.5	
PKP296U45□			4.5	2	0.45	1.6	
PKP299U20□	5.0	2200×10^{-7}	2	6.4	3.2	13.2	1.8°
PKP299U30□			3	4.5	1.5	6	
PKP299U45□			4.5	2.8	0.63	2.6	
PKP2913U20□	7.3	3400×10^{-7}	2	7.6	3.8	18	1.8°
PKP2913U40□			4	3.8	0.94	4.4	

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP296U20A/PKP296U20B



PKP299U20A/PKP299U20B



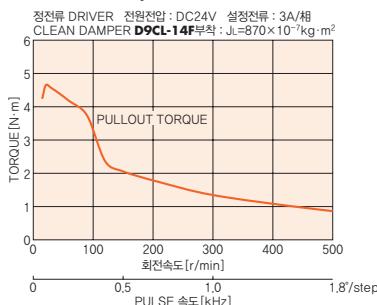
PKP2913U20A/PKP2913U20B



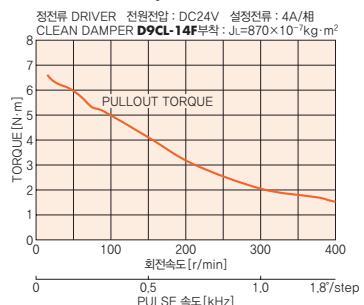
PKP296U30A/PKP296U30B



PKP299U30A/PKP299U30B



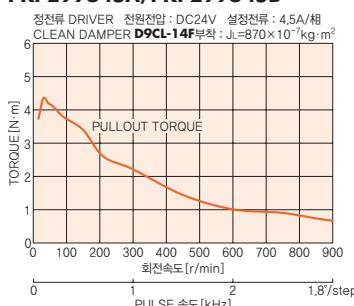
PKP2913U40A/PKP2913U40B



PKP296U45A/PKP296U45B



PKP299U45A/PKP299U45B



주의

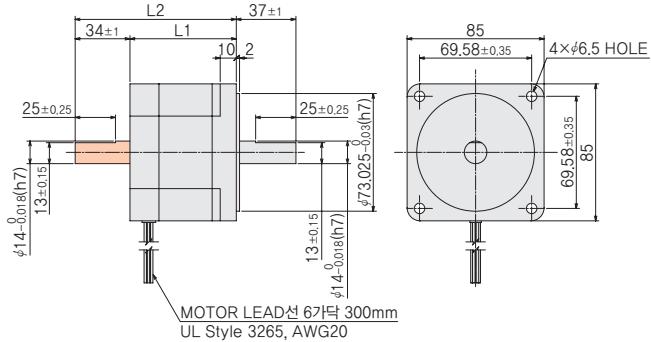
- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP296U20A	66	—	1.8	B1246
PKP296U20B		100		
PKP296U30A		—		
PKP296U30B		100		
PKP296U45A		—		
PKP296U45B	96	100	2.9	B1247
PKP299U20A		—		
PKP299U20B		130		
PKP299U30A		—		
PKP299U30B		130		
PKP299U45A	126	—	4	B1248
PKP299U45B		130		
PKP2913U20A		—		
PKP2913U20B		160		
PKP2913U40A		—		
PKP2913U40B		160		



● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
편축 Shaft의 경우, orange 부분의 Shaft는 없습니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑦

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page 를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

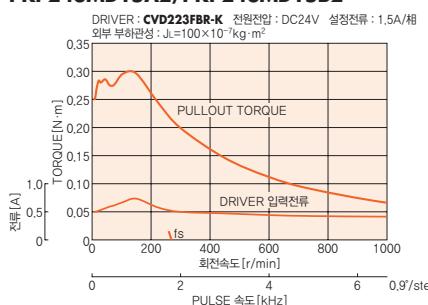
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega / \text{相}$	INDUCTANCE $\text{mH}/\text{相}$	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243MD15□2	0.32	39×10^{-7}	1.5	2.7	1.8	5.1	0.9°	CVD223FBR-K
PKP244MD15□2	0.42	58×10^{-7}		3.2	2.1	6		
PKP245MD15□2	0.61	78×10^{-7}		3	2	6.6		
PKP246MD15□2	0.82	116×10^{-7}		3.9	2.6	9		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A(편축 Shaft) 또는 B(양축 Shaft)가 들어갑니다.

*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP243MD15A2/PKP243MD15B2



PKP244MD15A2/PKP244MD15B2



PKP245MD15A2/PKP245MD15B2



PKP246MD15A2/PKP246MD15B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

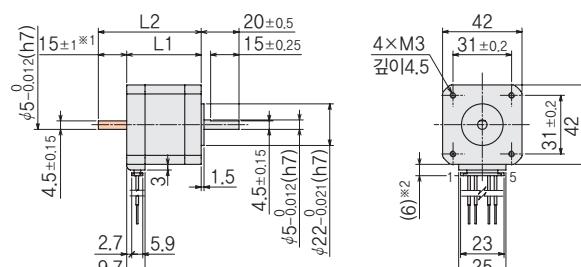
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP243MD15A2	33	—	0.23	B1260
PKP243MD15B2		48		
PKP244MD15A2	39	—	0.3	B1261
PKP244MD15B2		54		
PKP245MD15A2	47	—	0.37	B1262
PKP245MD15B2		62		
PKP246MD15A2	59	—	0.5	B1263
PKP246MD15B2		74		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



*1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

*2 접속 Cable 설치 시

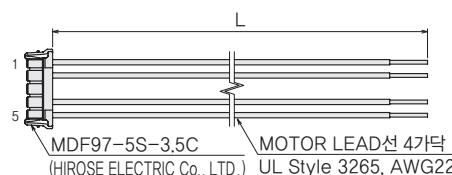
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

Motor 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 설치치수 42mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선) NEW

2相 MOTOR
PKP

사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243MU12A2	0.26	39×10^{-7}	1.2	3.2	2.7	3.5	0.9°	CMD2112P
PKP244MU12A2	0.35	58×10^{-7}		4.9	4.1	5		
PKP245MU12A2	0.5	78×10^{-7}		3.8	3.2	5.3		
PKP246MU12A2	0.65	116×10^{-7}		4.9	4.1	6.7		

● 품명 중 □에는 형상은 나타내는 **A** (평축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

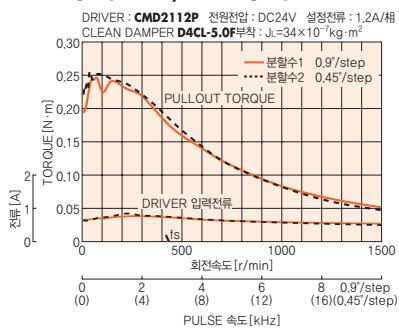
일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

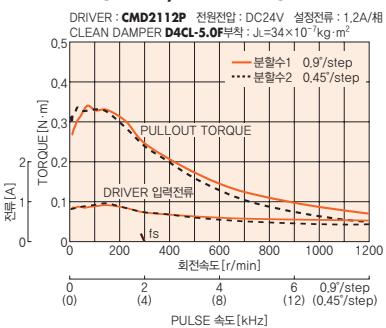
OPTION

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP243MU12A2/PKP243MU12B2



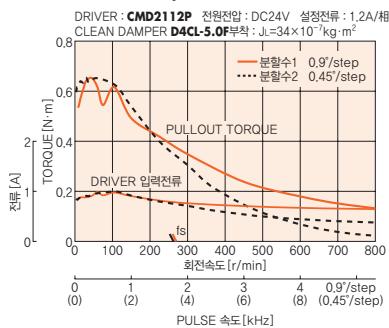
PKP244MU12A2/PKP244MU12B2



PKP245MU12A2/PKP245MU12B2



PKP246MU12A2/PKP246MU12B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

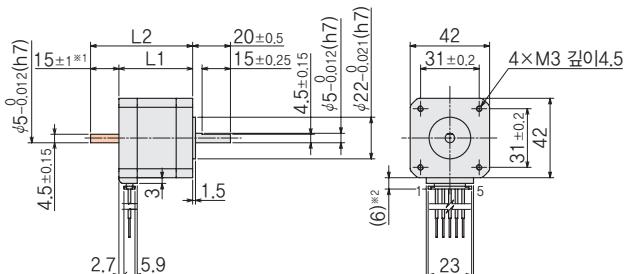
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP243MU12A2	33	—	0.23	B1335
PKP243MU12B2		48		
PKP244MU12A2	39	—	0.3	B1336
PKP244MU12B2		54		
PKP245MU12A2	47	—	0.37	B1337
PKP245MU12B2		62		
PKP246MU12A2	59	—	0.5	B1338
PKP246MU12B2		74		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※ 1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

※ 2 접속 Cable 설치 시

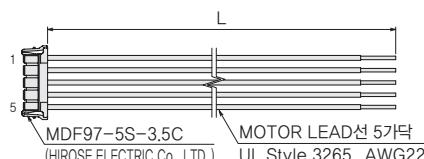
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

- Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE ENCODER 부착 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□85mm
□90mm

사양

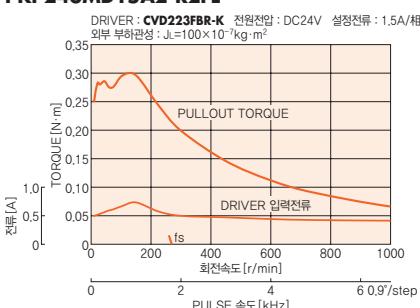
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP243MD15A2-R2FL	0.32	39×10^{-7}	1.5	2.7	1.8	5.1	0.9°	CVD223FBR-K
PKP244MD15A2-R2FL	0.42	58×10^{-7}		3.2	2.1	6		
PKP245MD15A2-R2FL	0.61	78×10^{-7}		3	2	6.6		
PKP246MD15A2-R2FL	0.82	116×10^{-7}		3.9	2.6	9		

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP243MD15A2-R2FL



PKP244MD15A2-R2FL



PKP245MD15A2-R2FL



PKP246MD15A2-R2FL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder 를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

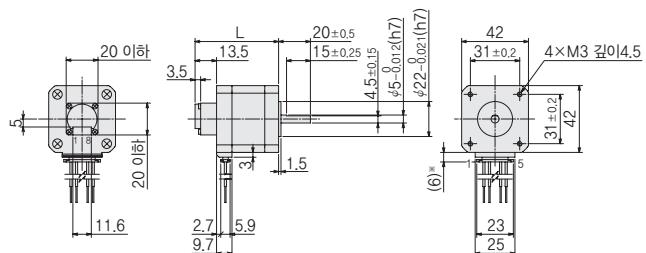
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243MD15A2-R2FL	46.5	0.23	B1321
PKP244MD15A2-R2FL	52.5	0.3	B1322
PKP245MD15A2-R2FL	60.5	0.37	B1323
PKP246MD15A2-R2FL	72.5	0.5	B1324

● 적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

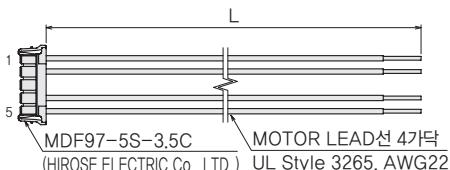


※ 접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)

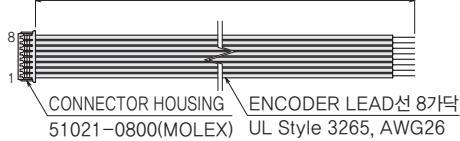
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

- Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

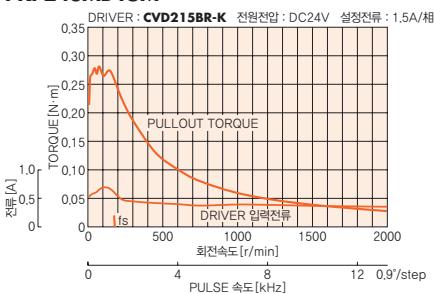
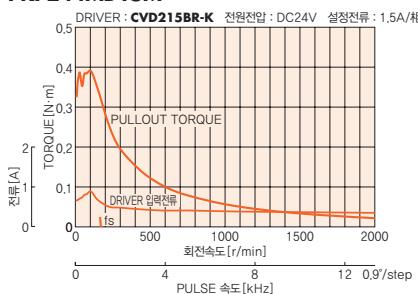
사양

품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 $\Omega/\text{相}$	INDUCTANCE $\text{mH}/\text{相}$	기본 STEP 각도	電磁 BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP243MD15M	0.30	$48 \times 10^{-7}^*$			2.85	1.9	6.6	
PKP244MD15M	0.42	$69 \times 10^{-7}^*$	1.5		3.9	2.6	7.6	0.9°

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

*電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP243MD15M**PKP244MD15M**

주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

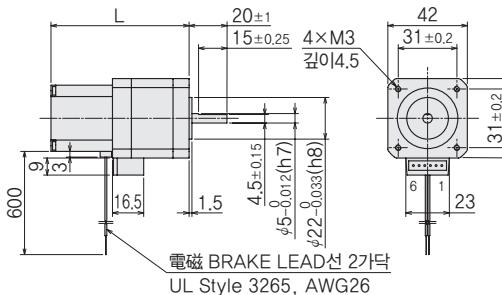
품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243MD15M	67	0.36	B1136
PKP244MD15M	73	0.41	B1137

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600

CONTACT : 50351-8100

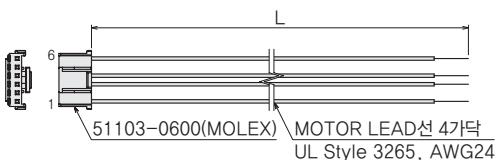
입착공구 : 57295-5000



접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 42mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

사양

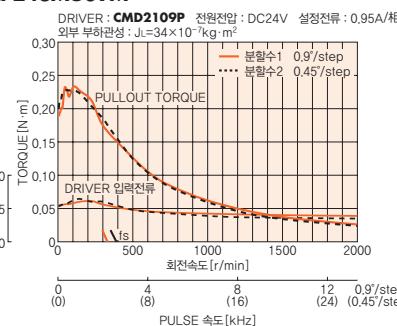
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J: kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도 0.9°	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP243MU09M	0.25	48×10^{-7} *	0.95	4.47	4.7	6.6		
PKP244MU12M	0.35	69×10^{-7} *	1.2	4.8	4	6	0.9°	0.3

● 電磁Brake 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

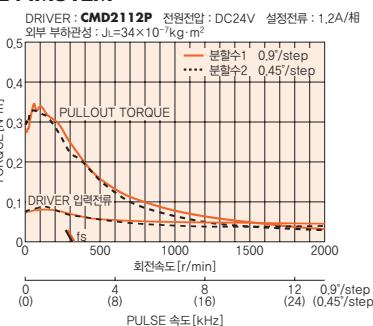
* 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP243MU09M



PKP244MU12M



[주의]

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 -Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

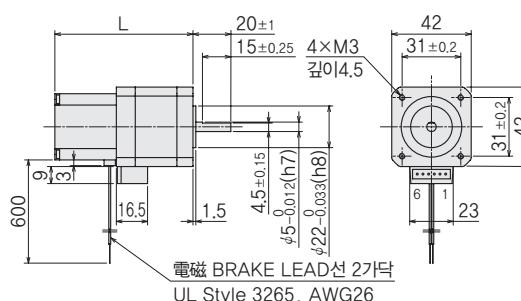
품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP243MU09M	67	0.36	B1136
PKP244MU12M	73	0.41	B1137

● 적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51103-0600

CONTACT : 50351-8100

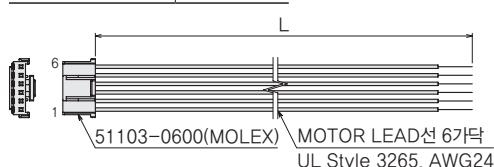
입체공구 : 57295-5000



접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

고분해능 TYPE 설치처수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

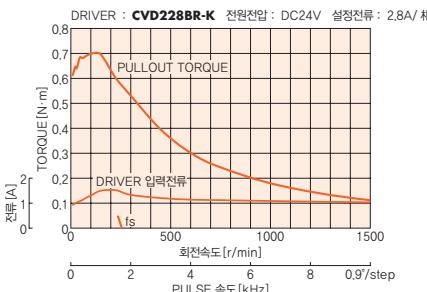
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264MD28□2	0.7	150×10^{-7}	2.8	2	0.73	2.1	0.9°	CVD228BR-K
PKP266MD28□2	1.4	310×10^{-7}		1.8	0.65	3		
PKP268MD28□2	2.3	520×10^{-7}		2.7	0.97	4.7		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

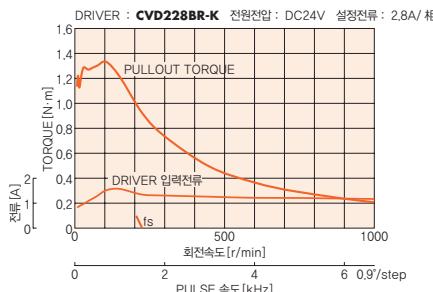
*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

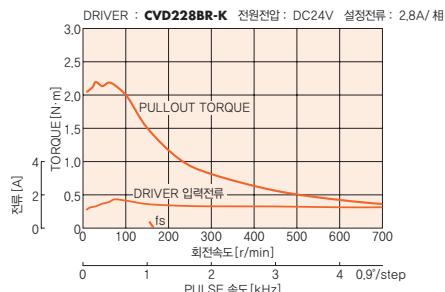
PKP264MD28A2/PKP264MD28B2



PKP266MD28A2/PKP266MD28B2



PKP268MD28A2/PKP268MD28B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

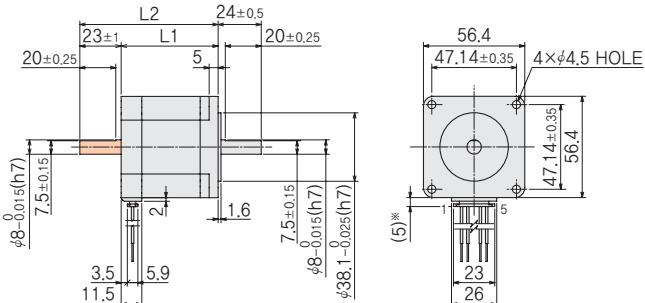
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP264MD28A2	39	-	0.45	B1249
PKP264MD28B2		62		
PKP266MD28A2	54	-	0.7	B1250
PKP266MD28B2		77		
PKP268MD28A2	76	-	1.1	B1251
PKP268MD28B2		99		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



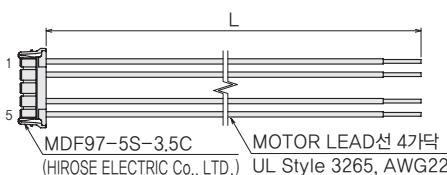
※ 접속 Cable 설치 시

- 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
 편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◆ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

- Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 설치치수 56.4mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선) NEW

2相 MOTOR
PKP

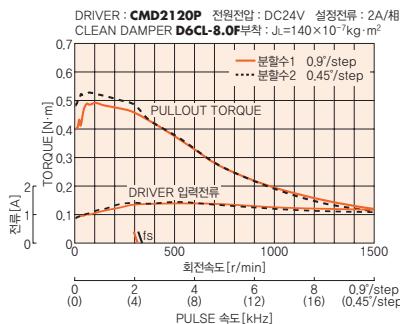
사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264MU20□2	0.55	150×10^{-7}	2	2.9	1.45	2.1	0.9°	CMD2120P
PKP266MU20□2	1.2	310×10^{-7}		2.8	1.39	3.5		
PKP268MU20□2	1.8	520×10^{-7}		3.6	1.81	4.3		

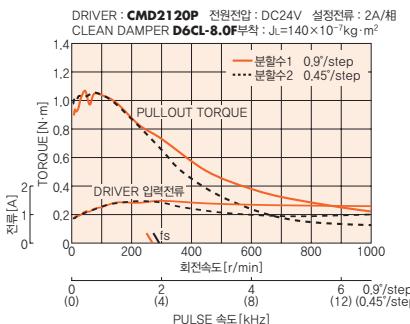
- 품명 중 □에는 형상을 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.
- ※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

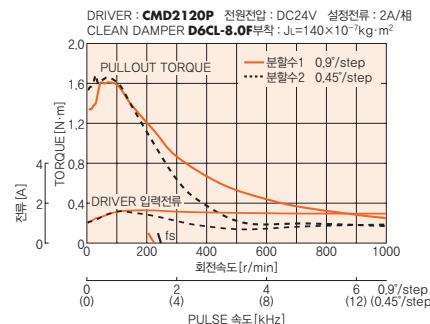
PKP264MU20A2/PKP264MU20B2



PKP266MU20A2/PKP266MU20B2



PKP268MU20A2/PKP268MU20B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌렬되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

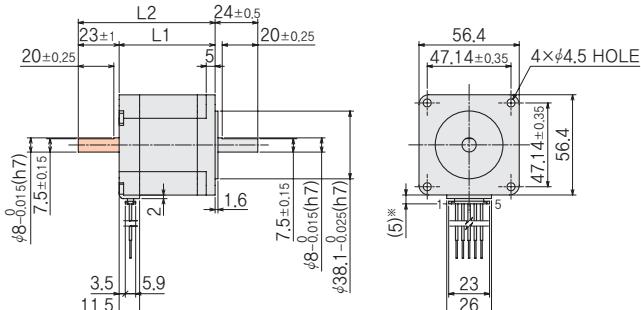
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP264MU20A2	39	—	0.45	B1257
PKP264MU20B2		62		
PKP266MU20A2	54	—	0.7	B1258
PKP266MU20B2		77		
PKP268MU20A2	76	—	1.1	B1259
PKP268MU20B2		99		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

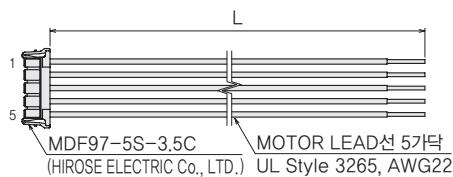


● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.
편축 Shaft의 경우, 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

- Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

고분해능 TYPE ENCODER 부착 설치치수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선) NEW

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

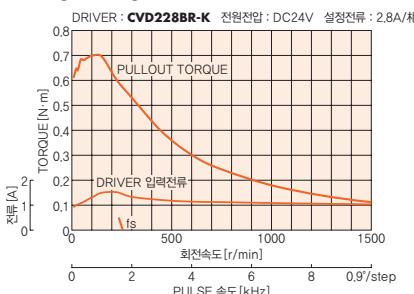
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264MD28A2-R2FL	0.7	150×10^{-7}	2.8	2	0.73	2.1	0.9°	CVD228BR-K
PKP266MD28A2-R2FL	1.4	310×10^{-7}		1.8	0.65	3		
PKP268MD28A2-R2FL	2.3	520×10^{-7}		2.7	0.97	4.7		

● Encoder 부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

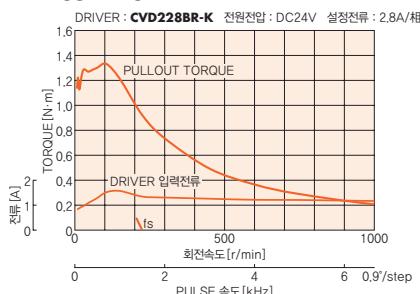
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

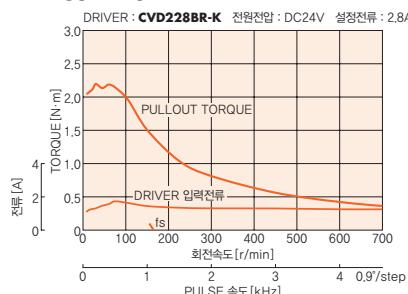
PKP264MD28A2-R2FL



PKP266MD28A2-R2FL



PKP268MD28A2-R2FL



[주의]

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

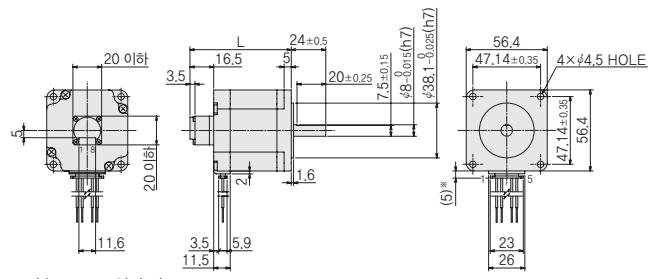
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264MD28A2-R2FL	55.5	0.45	B1325
PKP266MD28A2-R2FL	70.5	0.7	B1326
PKP268MD28A2-R2FL	92.5	1.1	B1327

● 적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

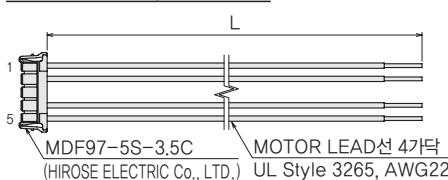


※ 접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)

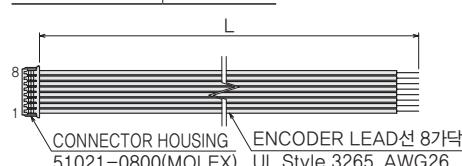
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE ENCODER 부착 설치치수 56.4mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선) NEW

2相 MOTOR
PKP

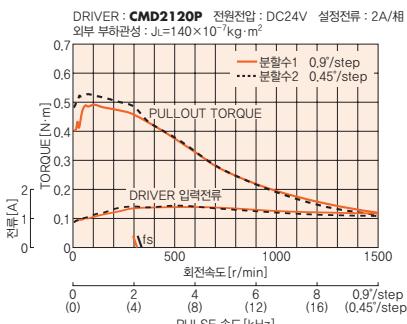
사양

품명	력矩 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP264MU20A2-R2FL	0.55	150×10^{-7}	2	2.9	1.45	2.1	0.9°	CMD2120P
PKP266MU20A2-R2FL	1.2	310×10^{-7}		2.8	1.39	3.5		
PKP268MU20A2-R2FL	1.8	520×10^{-7}		3.6	1.81	4.3		

- Encoder부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

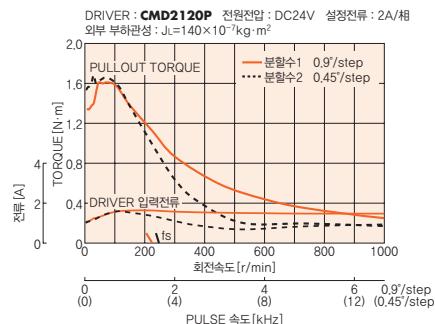
PKP264MU20A2-R2FL



PKP266MU20A2-R2FL



PKP268MU20A2-R2FL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
 - 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
 - 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오 .
 - Driver 의 설정전문은 Motor 의 정격전류를 이하로 설정하여 주십시오 .

외형도 (단위 mm)

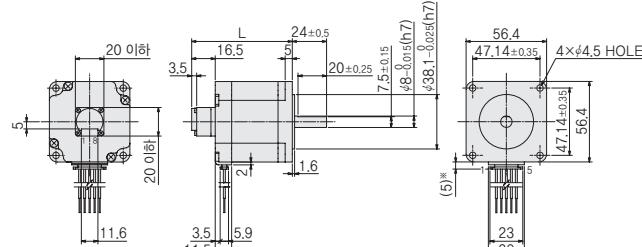
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264MU20A2-R2FL	55.5	0.45	B1332
PKP266MU20A2-R2FL	70.5	0.7	B1333
PKP268MU20A2-R2FL	92.5	1.1	B1334

● 적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

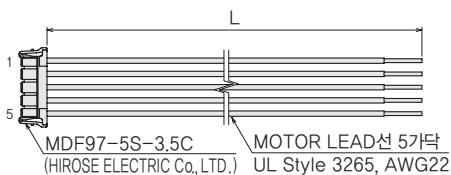


※ 접속 Cable 설치 시

● 접속 CABI E(별매)

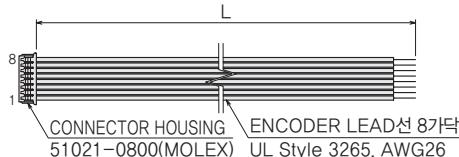
◆ MOTOR 접속 CABINET

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



◆ FNCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

- Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여
주시시오

고분해능 TYPE 電磁 BRAKE 부착 설치치수 56.4mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

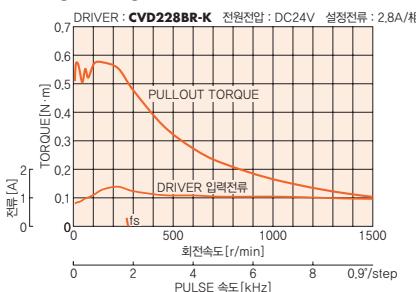
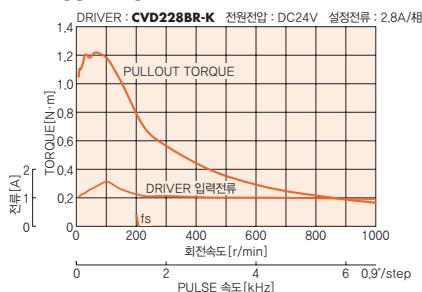
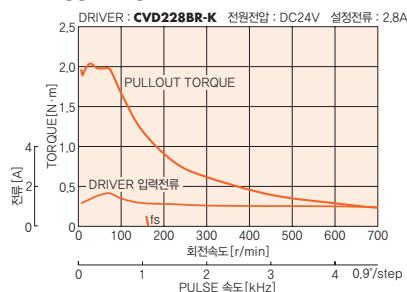
사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP264MD28M	0.6	$270 \times 10^{-7}^*$	2.8	2	0.73	2.1	0.9°	1.5
PKP266MD28M	1.32	$440 \times 10^{-7}^*$		2.8	1	3.9		
PKP268MD28M	2.23	$640 \times 10^{-7}^*$		3.4	1.23	5.6		

- 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

※電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP264MD28M**PKP266MD28M****PKP268MD28M**

주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264MD28M	75.5	0.76	B1140
PKP266MD28M	90.5	1.03	B1141
PKP268MD28M	112.5	1.4	B1142

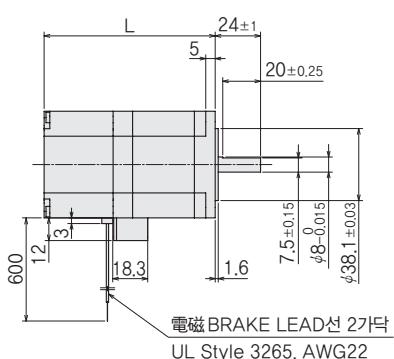
적용 CONNECTOR (MOLEX)

CONNECTOR HOUSING : 51067-0600

CONTACT : 50217-9101

입착공구 : 57189-5000

57190-5000



MOTOR 내부 결선도

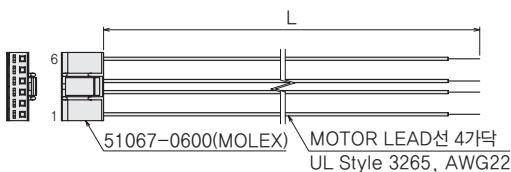
결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06C	0.6
LC2B10C	1



고분해능 TYPE 電磁BRAKE 부착 설치치수 56.4mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

사양

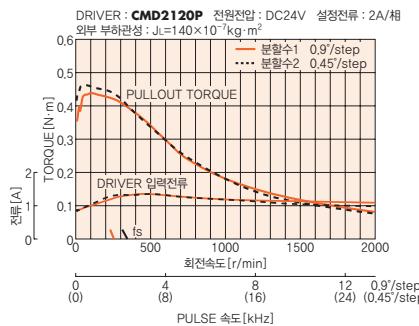
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	電磁BRAKE 정마찰 TORQUE N·m
PKP264MU20M	0.51	270×10^{-7} *	2	2.9	1.45	2.1	0.9°	1.5
PKP266MU20M	1.1	440×10^{-7} *		4	2	3.9		
PKP268MU20M	1.75	640×10^{-7} *		4.9	2.45	5.6		

● 電磁Brake부 사양은 90 Page를 참조하여 주십시오.

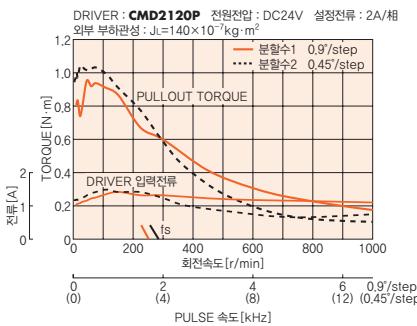
※ 電磁Brake의 관성을 포함한 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

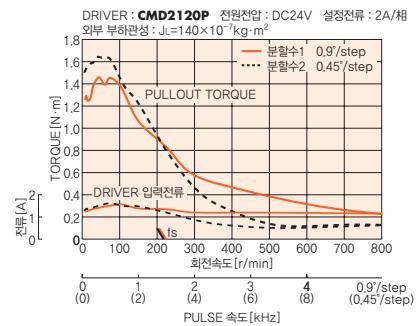
PKP264MU20M



PKP266MU20M



PKP268MU20M



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 외부 부하관성을 사용한 때의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

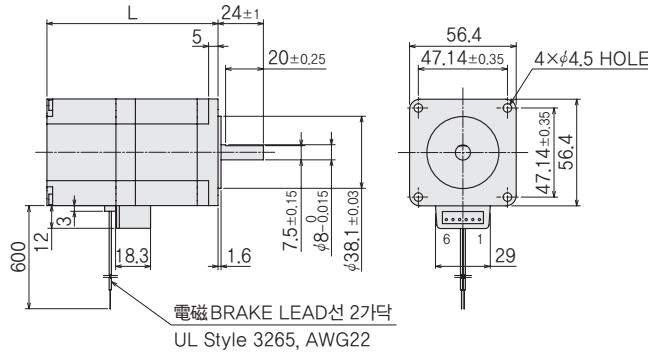
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP264MU20M	75.5	0.76	B1140
PKP266MU20M	90.5	1.03	B1141
PKP268MU20M	112.5	1.4	B1142

적용 CONNECTOR (MOLEX)

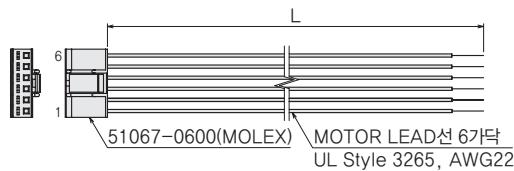
CONNECTOR HOUSING : 51067-0600
CONTACT : 50217-9101
입착공구 : 57189-5000
57190-5000



접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06C	0.6
LC2U10C	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ④

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

SLIM형 TYPE 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP242D23A2	0.1	13×10^{-7}	2.3	1.4	0.61	0.53	1.8°	CVD223FBR-K

*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

PKP242D23A2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

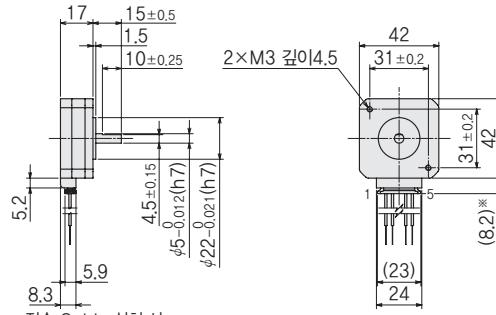
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PKP242D23A2	0.11	B1355

적용 CONNECTOR

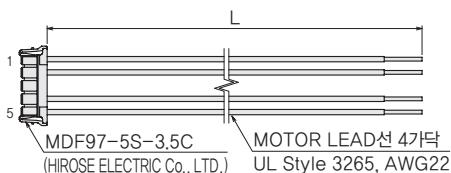
CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
입체공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

SLIM형 TYPE 설치치수 60mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

2相 MOTOR
PKP

■ 사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP262FD15AW	0.18	68×10^{-7}	1.5	2.25	1.5	1.4	1.8°	CVD215BR-K

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM 형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

■ 회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP262FD15AW



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

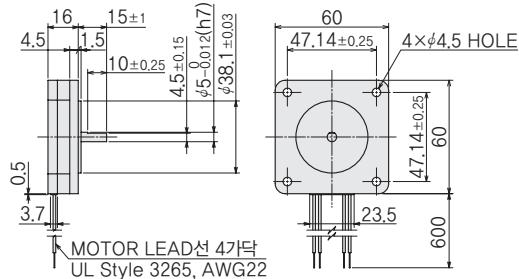
일반사양/
MOTOR
내부결선

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PKP262FD15AW	0.2	B1170



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착

설치치수 51mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저抵抗 Ω / 相	INDUCTANCE mH / 相	기본 STEP 각도	감속비	허용 TORQUE N·m	순간 최대 TORQUE N·m	LOST MOTION (부하TORQUE) arcmin	속도 범위 r/min	권장 DRIVER 품명*
PKP242D23A2-H50	1.8	17×10^{-7}	2.3	1.4	0.61	0.53	0.036°	50	1.8	3.3	1.5 이하 (± 0.09 N·m)	0~70	CVD223FBR-K
PKP242D23A2-H100	2.4						0.018°	100	2.4	4.8	1.5 이하 (± 0.12 N·m)	0~35	

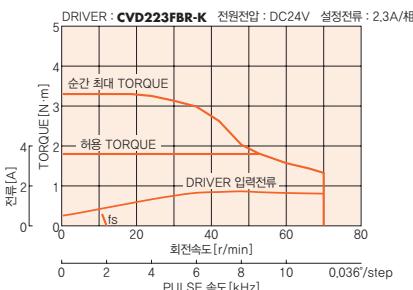
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

주의

● Rotor 관성 Moment는 Harmonic Gear부의 관성 Moment를 Motor축으로 환산한 합계 값입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP242D23A2-H50



주의

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 회전속도 - Torque 특성은 Gear부 Case 온도가 25 ~ 30°C의 경우의 Data입니다. 온도가 내려가면 Gear부의 Grease의 점도가 증가하고, Torque가 내려갑니다.

● Gear부 Grease의 열화를 막기 위해, Gear부 Case 온도 70°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

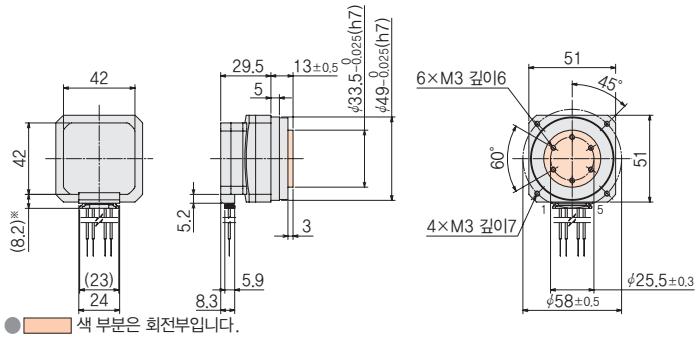
● MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PKP242D23A2-H50	0.32	B1356
PKP242D23A2-H100		

● 적용 CONNECTOR

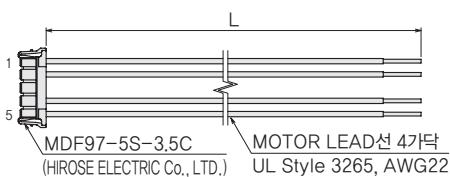
CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
 입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착 NEW

설치치수 61mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저抵抗 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	허용 TORQUE N·m	순간 최대 TORQUE N·m	LOST MOTION (부하 TORQUE) arcmin	속도 범위 r/min	권장 DRIVER 품명*
PKP262FD15AW-H50S	3.5	83×10^{-7}	1.5	1.65	1.1	0.8	0.036°	50	3.5	*	1.5 이하 (± 0.17 N·m)	0~70	CVD215BR-K
PKP262FD15AW-H100S	5						0.018°	100	5	*	1.5 이하 (± 0.25 N·m)	0~35	

* Geared Motor로서의 출력 Torque는 회전속도-Torque 특성을 참조하여 주십시오.

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

[주의]

● Rotor 관성 Moment는 Harmonic Gear부의 관성 Moment를 Motor 축으로 환산한 합계 값입니다.

회전속도-TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP262FD15AW-H50S



PKP262FD15AW-H100S



[주의]

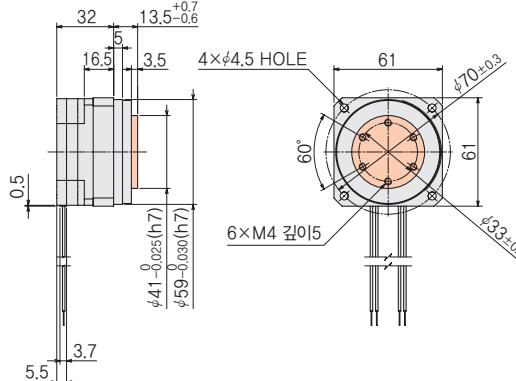
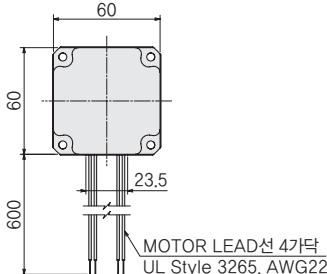
- 회전속도-Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도-Torque 특성은 Gear부 Case 운도가 25~30°C의 경우의 Data입니다. 운도가 내려가면 Gear부의 Grease의 점도가 증가하고, Torque가 내려갑니다.
- Gear부 Grease의 열화를 막기 위해, Gear부 Case 온도 70°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PKP262FD15AW-H50S	0.54	B1451
PKP262FD15AW-H100S		



● 색 부분은 회전부입니다.

MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑤

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
용
DRIVER

OPTION

SH GEARED TYPE 설치치수 28mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□85mm
□90mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	회용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACK LASH arcmin	권장 DRIVER 품명*
PKP223D15□-SG7.2	0.3	9×10^{-7}	1.5	1.8	1.2	0.74	0.25°	7.2	0~416	0~333	90(1.5°)	CVD215BR-K
PKP223D15□-SG9							0.2°	9				
PKP223D15□-SG10							0.18°	10				
PKP223D15□-SG18							0.1°	18				
PKP223D15□-SG36							0.05°	36				

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

*권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP223D15A-SG7.2/PKP223D15B-SG7.2



PKP223D15A-SG9/PKP223D15B-SG9



PKP223D15A-SG10/PKP223D15B-SG10



PKP223D15A-SG18/PKP223D15B-SG18



PKP223D15A-SG36/PKP223D15B-SG36



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PKP223D15A-SG□	7.2, 9, 10, 18, 36	0.16	B985
PKP223D15B-SG□			

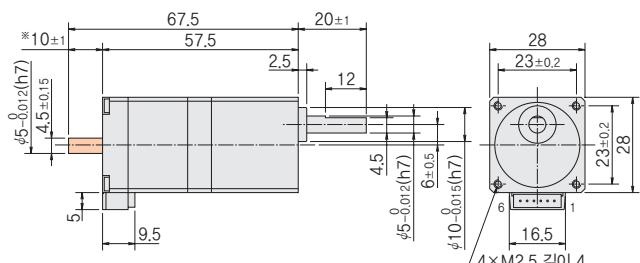
● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0600(MOLEX)

CONTACT : 50212-8100(MOLEX)

입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



※ 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 10 ± 0.25 입니다.

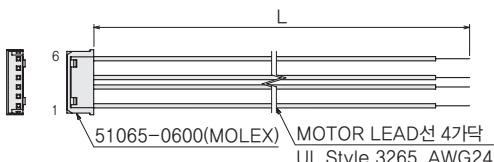
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06A	0.6
LC2B10A	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL B ③

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

SH GEARED TYPE 설치치수 42mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm
□90mm

사양

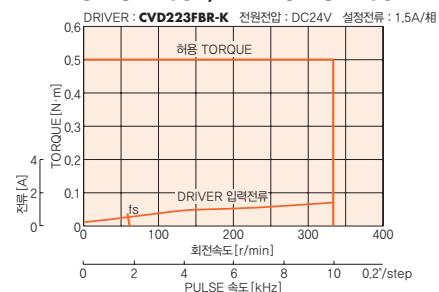
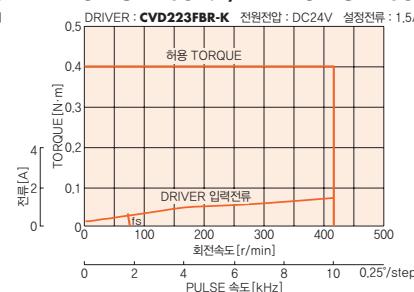
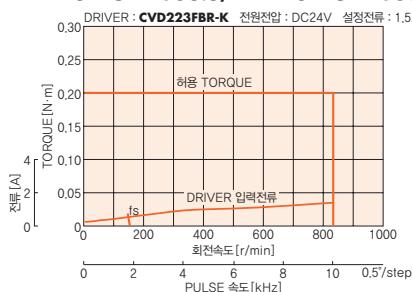
품명	勵磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	하용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACK LASH arcmin	권장 DRIVER 품명*
PKP243D15□2-SG3.6	0.2	36×10^{-7}	1.5	0.83	0.55	0.77	0.5°	3.6	0.2	0~833	90(1.5°)	CVD223FBR-K
PKP243D23□2-SG3.6			2.3	0.87	0.38	0.41						
PKP243D15□2-SG7.2			1.5	0.83	0.55	0.77						
PKP243D23□2-SG7.2			2.3	0.87	0.38	0.41						
PKP243D15□2-SG9			1.5	0.83	0.55	0.77						
PKP243D23□2-SG9			2.3	0.87	0.38	0.41						
PKP243D15□2-SG10			1.5	0.83	0.55	0.77						
PKP243D23□2-SG10			2.3	0.87	0.38	0.41						
PKP243D15□2-SG18			1.5	0.83	0.55	0.77						
PKP243D23□2-SG18			2.3	0.87	0.38	0.41						
PKP243D15□2-SG36			1.5	0.83	0.55	0.77						
PKP243D23□2-SG36			2.3	0.87	0.38	0.41						

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

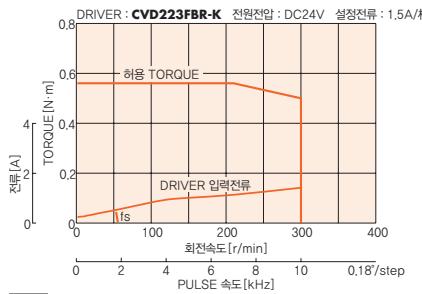
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

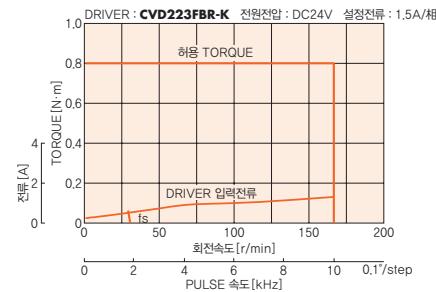
PKP243D15A2-SG3.6/PKP243D15B2-SG3.6 PKP243D15A2-SG7.2/PKP243D15B2-SG7.2 PKP243D15A2-SG9/PKP243D15B2-SG9



PKP243D15A2-SG10/PKP243D15B2-SG10



PKP243D15A2-SG18/PKP243D15B2-SG18



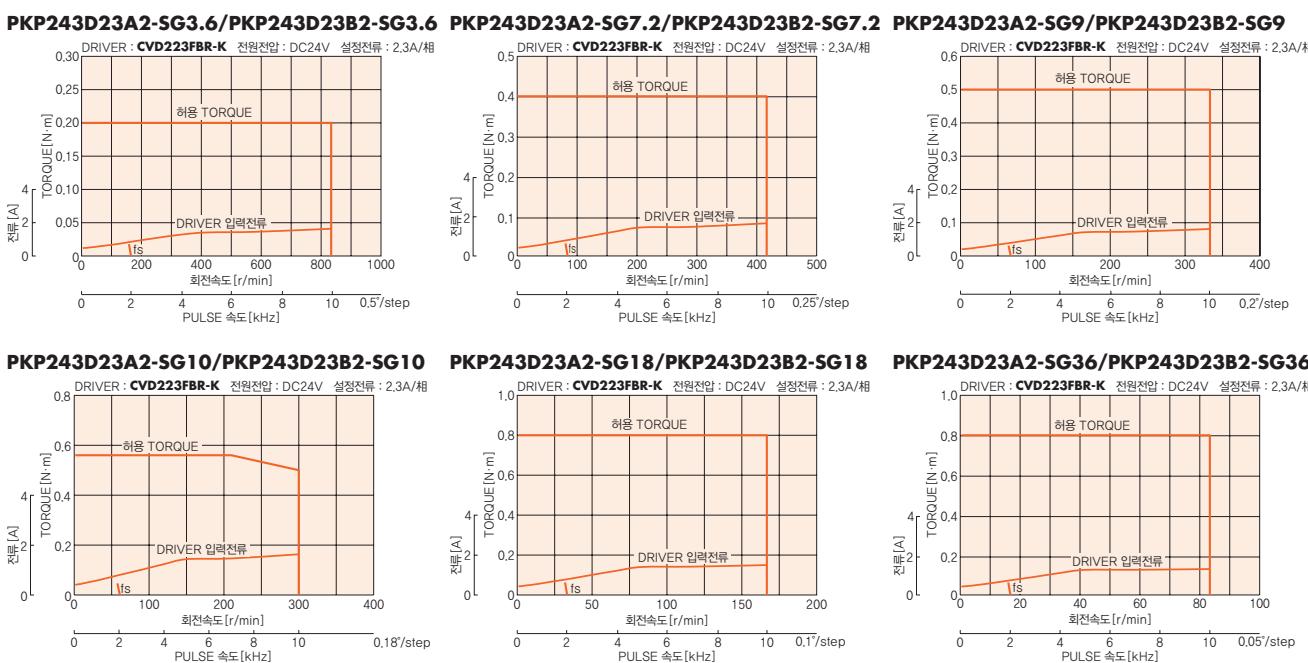
PKP243D15A2-SG36/PKP243D15B2-SG36



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수



주의

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PKP243D15A2-SG□	3.6, 7.2, 9, 10, 18, 36	0.33	B1340
PKP243D15B2-SG□			
PKP243D23A2-SG□			
PKP243D23B2-SG□			

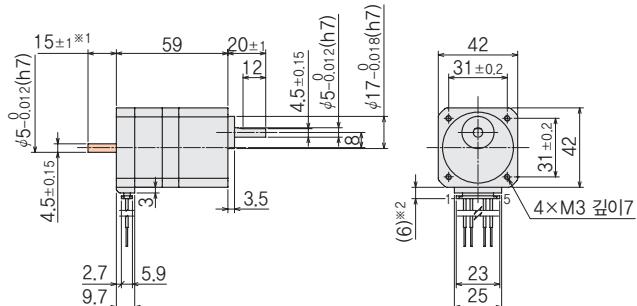
● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



*1 양축 Shaft 의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25입니다.

*2 접속 Cable 설치 시

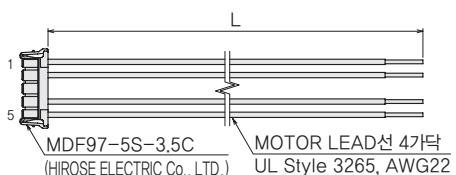
● 이 외형도는 양축 Shaft 의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■■■■■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page 를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

SH GEARED TYPE 설치치수 42mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

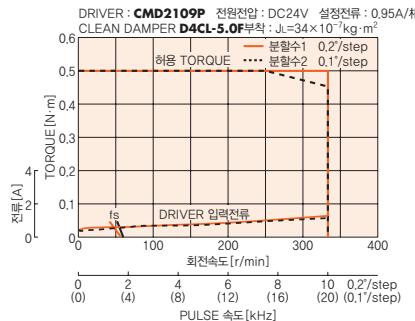
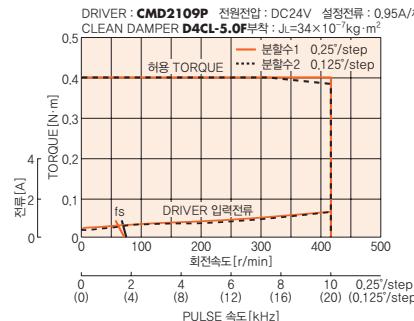
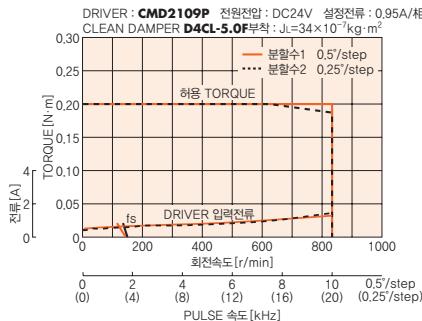
품명	永久磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저항 $\Omega / \text{相}$	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	하용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACK LASH arcmin	권장 DRIVER 품명*
PKP243U09□2-SG3.6	0.2	36×10^{-7}	0.95	2	2.1	1.8	0.5°	3.6	0.2	0~833	90(1.5°)	CMD2109P
PKP243U09□2-SG7.2	0.4						0.25°	7.2	0.4	0~416		
PKP243U09□2-SG9	0.5						0.2°	9	0.5	0~333		
PKP243U09□2-SG10	0.56						0.18°	10	0.56	0~300		
PKP243U09□2-SG18	0.8						0.1°	18	0.8	0~166		
PKP243U09□2-SG36	0.8						0.05°	36	0.8	0~83		

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

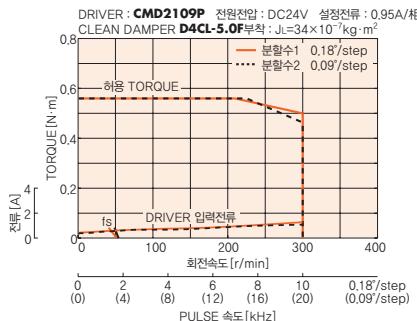
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

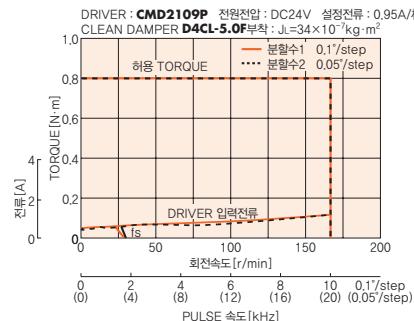
PKP243U09A2-SG3.6/PKP243U09B2-SG3.6 PKP243U09A2-SG7.2/PKP243U09B2-SG7.2 PKP243U09A2-SG9/PKP243U09B2-SG9



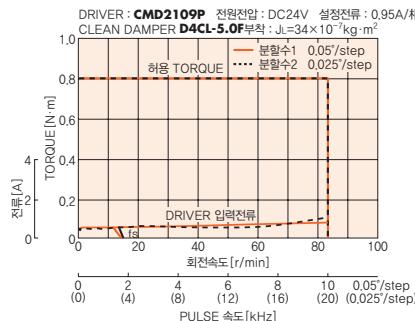
PKP243U09A2-SG10/PKP243U09B2-SG10



PKP243U09A2-SG18/PKP243U09B2-SG18



PKP243U09A2-SG36/PKP243U09B2-SG36



주의

- 회전속도-Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도-Torque 특성에 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

● MOTOR

품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PKP243U09A2-SG□	3.6, 7.2, 9, 10, 18, 36	0.33	B1339
PKP243U09B2-SG□			

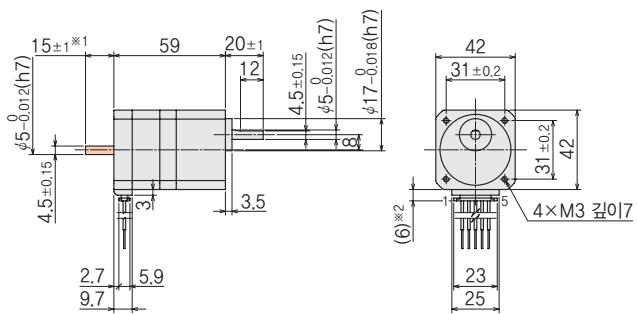
● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착구구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

※2 접속 Cable 설치 시

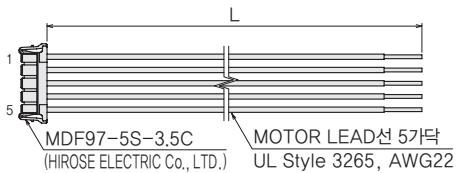
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



■ MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

SH GEARED TYPE 설치치수 60mm (BIPOLAR 4가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

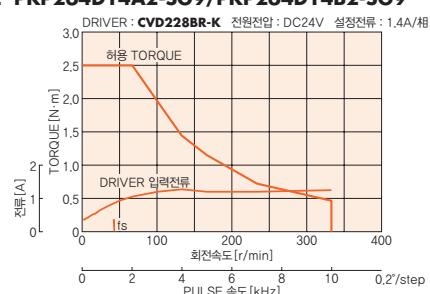
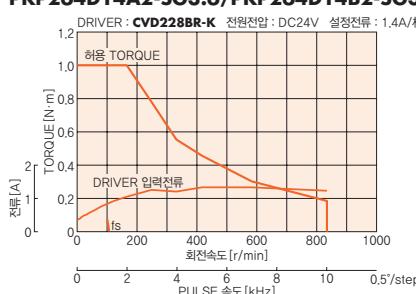
품명	정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	회용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACK LASH arcmin	권장 DRIVER 품명*			
PKP264D14□2-SG3.6	1	140×10^{-7}	1.4	2	1.4	3.1	0.5°	3.6	1	0~833	70 (1.17°)	CVD228BR-K			
PKP264D28□2-SG3.6			2.8	0.92	0.33	0.81									
PKP264D14□2-SG7.2	2		1.4	2	1.4	3.1	0.25°	7.2	2	0~416					
PKP264D28□2-SG7.2			2.8	0.92	0.33	0.81									
PKP264D14□2-SG9	2.5	140×10^{-7}	1.4	2	1.4	3.1	0.2°	9	2.5	0~333	45 (0.75°)	CVD228BR-K			
PKP264D28□2-SG9			2.8	0.92	0.33	0.81									
PKP264D14□2-SG10	2.7		1.4	2	1.4	3.1	0.18°	10	2.7	0~300					
PKP264D28□2-SG10			2.8	0.92	0.33	0.81									
PKP264D14□2-SG18	3	140×10^{-7}	1.4	2	1.4	3.1	0.1°	18	3	0~166					
PKP264D28□2-SG18			2.8	0.92	0.33	0.81									
PKP264D14□2-SG36	4	140×10^{-7}	1.4	2	1.4	3.1	0.05°	36	4	0~83					
PKP264D28□2-SG36			2.8	0.92	0.33	0.81									

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

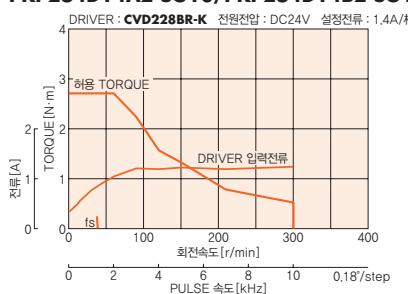
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성 (참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP264D14A2-SG3.6/PKP264D14B2-SG3.6 PKP264D14A2-SG7.2/PKP264D14B2-SG7.2 PKP264D14A2-SG9/PKP264D14B2-SG9



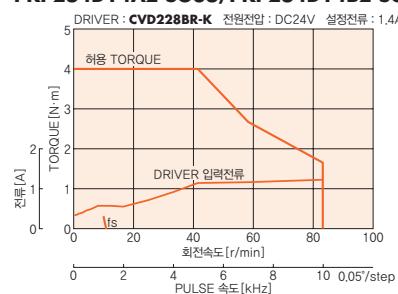
PKP264D14A2-SG10/PKP264D14B2-SG10



PKP264D14A2-SG18/PKP264D14B2-SG18



PKP264D14A2-SG36/PKP264D14B2-SG36



주의

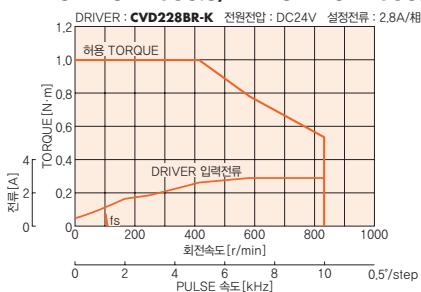
● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.

● Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

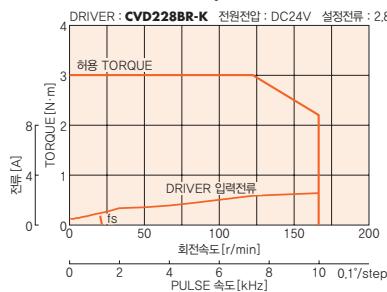
PKP264D28A2-SG3.6/PKP264D28B2-SG3.6 PKP264D28A2-SG7.2/PKP264D28B2-SG7.2 PKP264D28A2-SG9/PKP264D28B2-SG9



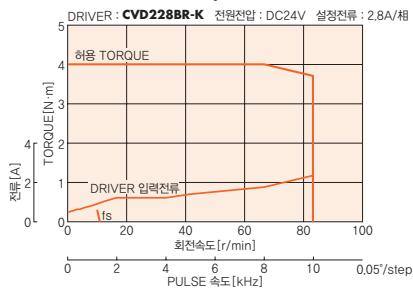
PKP264D28A2-SG10/PKP264D28B2-SG10



PKP264D28A2-SG18/PKP264D28B2-SG18



PKP264D28A2-SG36/PKP264D28B2-SG36



주의

- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PKP264D14A2-SG□			
PKP264D14B2-SG□			
PKP264D28A2-SG□			
PKP264D28B2-SG□			
3.6, 7.2, 9, 10, 18, 36		0.76	B1342

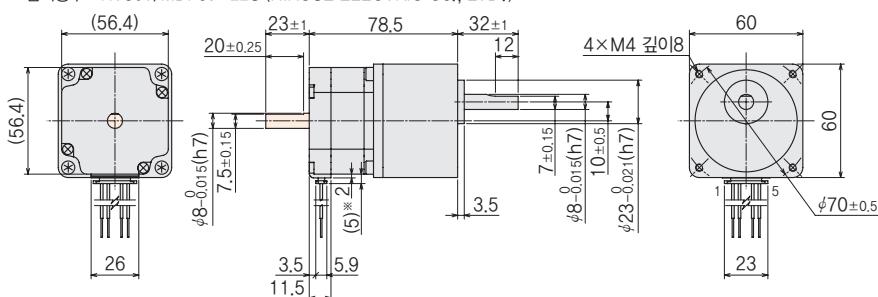
● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※ 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR 내부 결선도

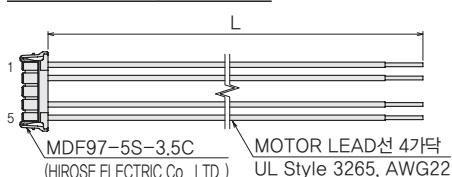
결선도 번호 : MODEL A ①

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

SH GEARED TYPE 설치치수 60mm (UNIPOLAR 5가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

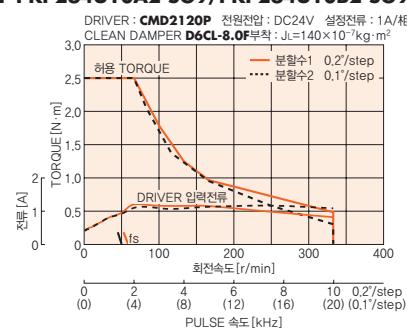
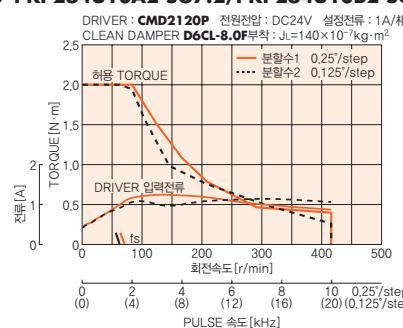
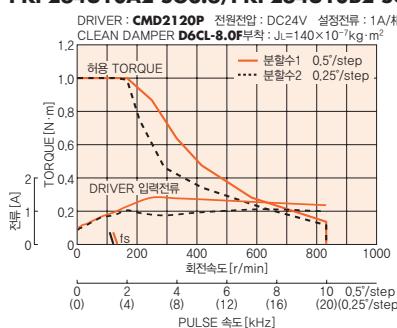
품명	마그netic 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저항 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	하용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACK LASH arcmin	권장 DRIVER 품명*
PKP264U10□2-SG3.6	1	140×10^{-7}	1	2.9	2.9	4.2	0.5°	3.6	1	0~833	70(1.17°)	CMD2120P
PKP264U20□2-SG3.6			2	1.5	0.76	1						
PKP264U10□2-SG7.2			1	2.9	2.9	4.2	0.25°	7.2	2	0~416		
PKP264U20□2-SG7.2			2	1.5	0.76	1						
PKP264U10□2-SG9			2.5	1	2.9	4.2	0.2°	9	2.5	0~333		
PKP264U20□2-SG9			2	1.5	0.76	1						
PKP264U10□2-SG10			2.7	1	2.9	4.2	0.18°	10	2.7	0~300		
PKP264U20□2-SG10			2	1.5	0.76	1						
PKP264U10□2-SG18			3	1	2.9	4.2	0.1°	18	3	0~166		
PKP264U20□2-SG18			2	1.5	0.76	1						
PKP264U10□2-SG36			4	1	2.9	4.2	0.05°	36	4	0~83		
PKP264U20□2-SG36			2	1.5	0.76	1						

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

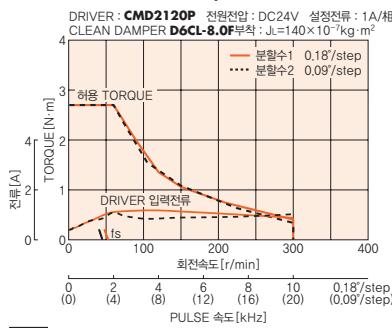
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 123 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

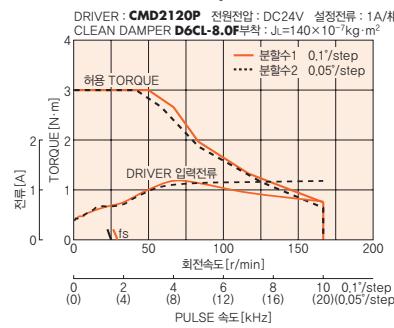
PKP264U10A2-SG3.6/PKP264U10B2-SG3.6 PKP264U10A2-SG7.2/PKP264U10B2-SG7.2 PKP264U10A2-SG9/PKP264U10B2-SG9



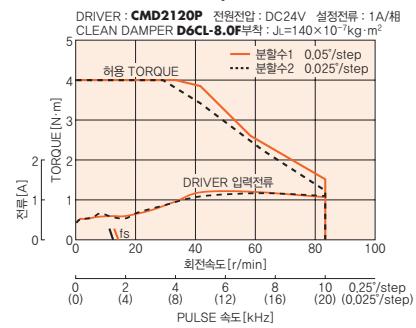
PKP264U10A2-SG10/PKP264U10B2-SG10



PKP264U10A2-SG18/PKP264U10B2-SG18



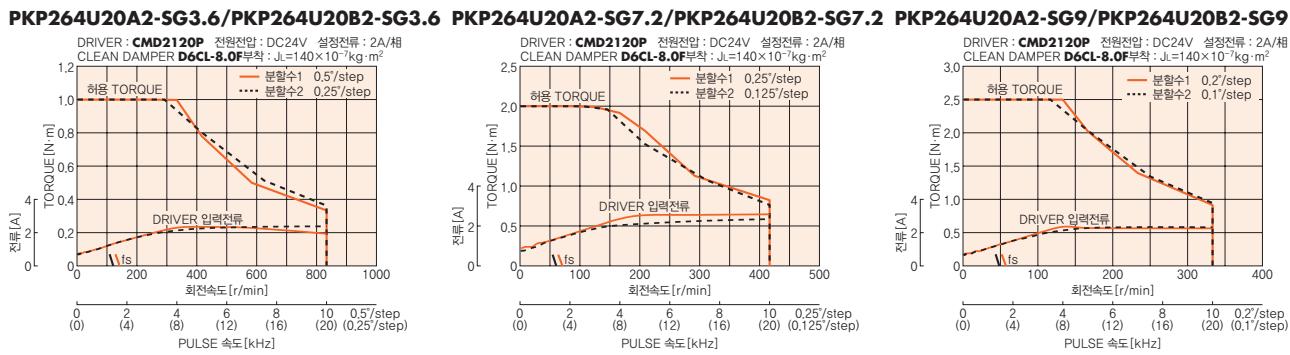
PKP264U10A2-SG36/PKP264U10B2-SG36



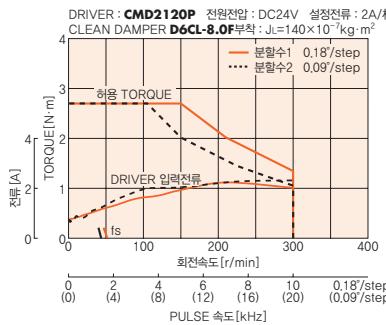
주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성은 'Clean Damper'라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수



PKP264U20A2-SG10/PKP264U20B2-SG10



[주의]

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정진류는 Motor의 정격진류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

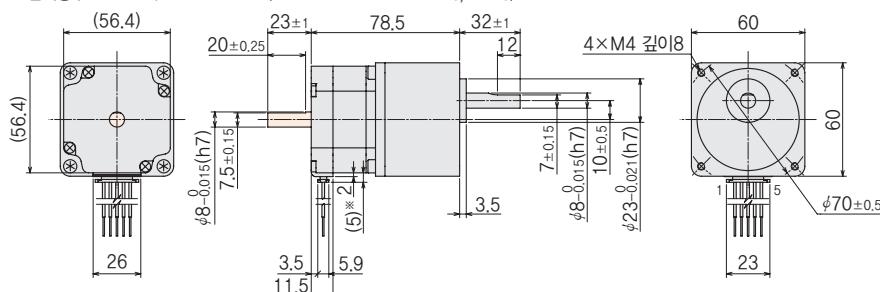
품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PKP264U10A2-SG□	3.6, 7.2, 9, 10, 18, 36	0.76	B1341
PKP264U10B2-SG□			
PKP264U20A2-SG□			
PKP264U20B2-SG□			

● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※ 접속 Cable 설치 시

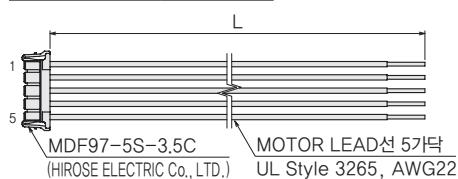
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1



MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL A ②

● Motor의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

SH GEARED TYPE 설치치수 90mm (UNIPOLAR 6가닥 LEAD선)

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

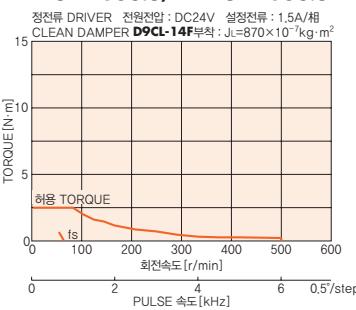
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J: kg·m ²	정격 전류 A/相	전압 V	권선 저抵抗 Ω/相	INDUCTANCE mH/相	기본 STEP 각도	감속비	허용 TORQUE N·m	속도 범위 r/min
PK296□1-SG3.6	1400 × 10 ⁻⁷	2.5	1.5	3.3	2.2	7.7	0.5°	3.6	2.5	0~500
PK296□2-SG3.6			3	1.4	0.48	1.5				
PK296□1-SG7.2		5	1.5	3.3	2.2	7.7	0.25°	7.2	5	0~250
PK296□2-SG7.2			3	1.4	0.48	1.5				
PK296□1-SG9		6.3	1.5	3.3	2.2	7.7	0.2°	9	6.3	0~200
PK296□2-SG9			3	1.4	0.48	1.5				
PK296□1-SG10		7	1.5	3.3	2.2	7.7	0.18°	10	7	0~180
PK296□2-SG10			3	1.4	0.48	1.5				
PK296□1-SG18		9	1.5	3.3	2.2	7.7	0.1°	18	9	0~100
PK296□2-SG18			3	1.4	0.48	1.5				
PK296□1-SG36		12	1.5	3.3	2.2	7.7	0.05°	36	12	0~50
PK296□2-SG36			3	1.4	0.48	1.5				

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

● Backlash의 크기는 약 1~2°입니다.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

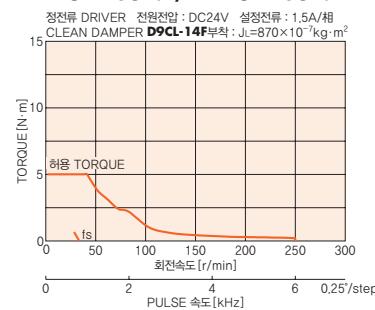
PK296A1-SG3.6/PK296B1-SG3.6



PK296A2-SG3.6/PK296B2-SG3.6



PK296A1-SG7.2/PK296B1-SG7.2



PK296A2-SG7.2/PK296B2-SG7.2



PK296A1-SG9/PK296B1-SG9



PK296A2-SG9/PK296B2-SG9



PK296A1-SG10/PK296B1-SG10



PK296A2-SG10/PK296B2-SG10



PK296A1-SG18/PK296B1-SG18



PK296A2-SG18/PK296B2-SG18



PK296A1-SG36/PK296B1-SG36



PK296A2-SG36/PK296B2-SG36



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 회전속도 - Torque 특성에 「Clean Damper」라고 기재되어 있는 경우에는 양축 Shaft의 Motor에 Clean Damper를 부착한 경우의 Data입니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

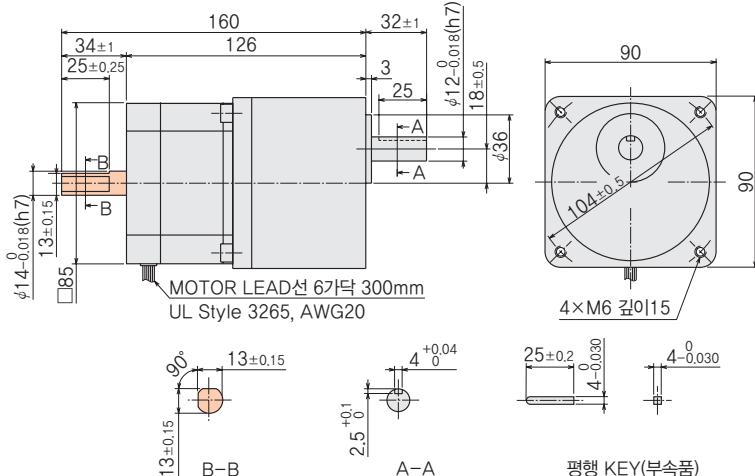
외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	감속비	무게 kg	2D CAD
PK296A1-SG□	3.6, 7.2, 9, 10, 18, 36	2.8	B242
PK296B1-SG□			
PK296A2-SG□			
PK296B2-SG□			

● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.



- 이 외형도는 양축 Shaft입니다. 편축 Shaft의 경우, ■ 부분 Shaft는 아닙니다.
- 부속품
설치나사 : M6 길이 18mm … 4가닥

MOTOR 내부 결선도

결선도 번호 : MODEL C ⑦

● Motor 의 내부 결선도는 93 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

일반사양

	사양	MOTOR부
□20mm	내열등급	130(B)
□28mm	절연저항	상온상습에서 Motor의 Coil·Case 사이를 DC500V Megger로 측정한 값이 100M 오이상입니다. • 설치치수 42mm 이하, PKP262 : AC0.5kV 50/60Hz • 설치치수 50mm 이상 : AC1.0kV 50/60Hz • PKP29 : AC1.5kV 50/60Hz
□35mm	사용환경(동작 시)	주위온도 -10 ~ +50°C (동결되지 않을 것) [Slim형 Type Harmonic Gear 부착은 0 ~ +40°C]
		주위습도 85% 이하(이슬이 맺히지 않을 것)
		주위환경 부식성 가스, 먼지가 없을 것, 물이나 기름 등이 직접 닿지 않을 것.
□42mm	온도상승	권선 온도상승 80°C 이하(당사 측정조건에 따름)
□50mm □51mm	정지각도오차 ^{*1}	±3분(±0.05°) [PKP21□, PKP242, PKP262는 ±5분(±0.083°), PKP26□J, PKP26□JD는 ±2분(±0.034°)]
□56.4mm	SHAFT 진동	0.05 T.I.R. (mm) ^{*4}
□60mm □61mm	RADIAL PLAY ^{*2}	0.025mm Max. (하중 5N)
□85mm □90mm	AXIAL PLAY ^{*3}	0.075mm Max. (하중 10N) [PKP21□는 하중 1N, PKP22□, PKP242, PKP262는 하중 2.5N]
	설치 SHAFT에 대한 통심도	0.075 T.I.R. (mm) ^{*4}
	설치면의 SHAFT에 대한 직각도	0.075 T.I.R. (mm) ^{*4}

*1 Full Step, 무부하 시의 값입니다. (부하의 크기에 따라 바뀝니다.)

*2 Radial Play : Motor Shaft 앞쪽에 수직방향의 하중 5N을 가했을 때의 Radial 방향의 Shaft 위치 변위량입니다.

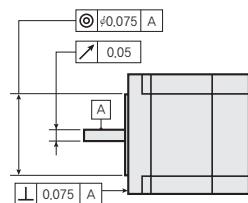
*3 Axial Play : Motor Shaft에 축방향의 하중 10N (PKP21□는 1N, PKP22□, PKP242, PKP262는 2.5N)를 가했을 때의 축방향의 Shaft 위치의 변위량입니다.

*4 T.I.R. (Total Indicator Reading): 기준 축심을 중심으로 하여 측정부를 1회전시킨 경우의 Dial Gauge 전량을 나타냅니다.

주의

● 절연저항측정, 절연내압시험을 실시할 때는 Motor와 Driver를 분리하여 주십시오.

또한 Motor의 Encoder부는 다음과 같은 시험을 실시하지 마십시오.

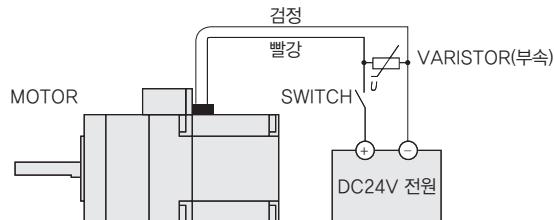


電磁 BRAKE부 사양

품명	PKP22	PKP23 · PKP24	PKP26
형식	無刷磁 작동형		
전원 전압	DC24V ± 5%		
전원 전류	A	0.05	0.07
정마찰 TORQUE	N·m	0.08	0.3
BRAKE 동작시간	ms	20	
BRAKE 분리시간	ms	50	
시간정격		연속	

● 품명은 품명이 식별 가능한 문자를 기재해 두었습니다.

電磁 BRAKE의 접속



ENCODER부 사양

ENCODER부 품명	R2EL	R2FL
분해능	200P/R	400P/R
출력회로 형식	Line Driver [*]	
출력형식	INCREMENTAL	
출력신호	A相, B相, Z相 (3ch)	
전원 전압	DC5V ± 10%	
전류	30mA 이하	

● Encoder의 출력회로 형식이 전압출력인 Type도 마련되어 있습니다.

자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

*26C31 상당

회전 방향

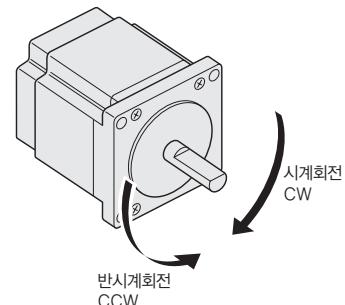
출력축 측에서 볼 때의 회전방향을 나타냅니다.

표준 Type의 Motor 출력축에 대한 Gear 출력축의 회전방향은 Gear의 종류나 감속비에 따라 다릅니다.

아래의 표를 확인하여 주십시오.

GEAR 종류	감속비	MOTOR 출력축 측에서 본 회전방향
SH GEARED TYPE	설치치수 28mm	7.2, 36 9, 10, 18
	설치치수 42mm, 60mm	같은 방향 3.6, 7.2, 9, 10 18, 36
설치치수 90mm		같은 방향 3.6, 7.2, 9, 10, 18
		반대 방향 36
SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착	50, 100	반대 방향

● 표준 TYPE MOTOR



■ 허용 RADIAL 하중 · 허용 AXIAL 하중

		단위 : N								
TYPE명	MOTOR 설치차수	품명	감속비	허용 RADIAL 하중					허용 AXIAL 하중	
				SHAFT 앞끝에서 부터의 거리 mm						
				0	5	10	15	20		
표준 TYPE	42mm	20mm PKP213, PKP214	-	12	15	-	-	-	3	
		28mm PKP223, PKP225		25	34	52	-	-	5	
		35mm PKP233, PKP235		20	25	34	52	-	10	
		PKP243, PKP244, PKP245, PKP246		20	25	34	52	-	10	
		PKP243□2, PKP244□2, PKP245□2, PKP246□2		35	44	58	85	-	15	
	56.4mm	50mm PKP254, PKP256, PKP258		61	73	90	110	-	20	
		PKP264, PKP266, PKP268		61	73	90	110	160	20	
		PKP264□2, PKP266□2, PKP268□2		90	100	130	180	270	30	
	60mm	PK264J, PK266J, PK267J, PK269J		50	60	75	100	150	20	
		PKP296, PKP299, PKP2913		260	290	340	390	480	60	
고분해능 TYPE	42mm	PKP243, PKP244	-	20	25	34	52	-	10	
		PKP243□2, PKP244□2, PKP245□2, PKP246□2		35	44	58	85	-	15	
	56.4mm	PKP264, PKP266, PKP268		61	73	90	110	160	20	
		PKP264□2, PKP266□2, PKP268□2		90	100	130	180	270	30	
SLIM형 TYPE · 표준	42mm	PKP242	-	20	25	34	-	-	5	
	60mm	PKP262		35	44	58	85	-	5	
SLIM형 TYPE · HARMONIC GEAR 부착	51mm	PKP242	50, 100	61	73	90	110	160	20	
	61mm	PKP262		90	100	130	180	270	30	
SH GEARED TYPE	28mm	PKP223	7.2, 9, 10, 18, 36	15	17	20	23	-	10	
	42mm	PKP243		10	15	20	30	-	15	
	60mm	PKP264		30	40	50	60	70	30	
	90mm	PK296		80	100	120	140	160	100	
				220	250	300	350	400	100	

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

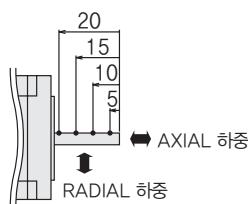
일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

● RADIAL 하중과 AXIAL 하중

SHAFT 앞끝에서 부터의 거리[mm]



■ SLIM형 TYPE · HARMONIC GEAR 부착 허용 MOMENT 하중 MOTOR의 내부 결선도

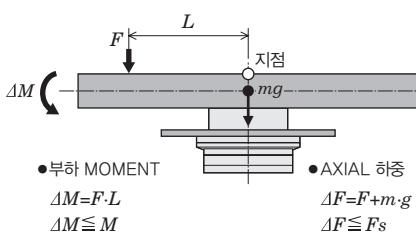
출력 Flange 설치면에 편심부하가 가해지는 경우에는 Bearing에 부하 Moment가 작용합니다.

다음 계산식에 따라 Axial 하중과 부하 Moment가 사양값 내에 있는 것을 확인하고 사용하여 주십시오.

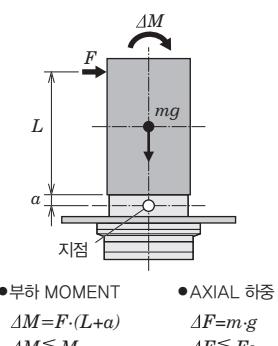
품명	감속비	허용 AXIAL 하중 (N)	허용 MOMENT 하중 (N·m)	정수a (m)
PKP242-H□	50, 100	200	8.5	0.0129
PKP262-H□S	50, 100	450	10.1	0.0140

m : WORK의 무게(kg)	ΔF : 출력 FLANGE면에 걸리는 하중(N)
g : 중력가속도(m/s ²)	F _s : 허용 AXIAL 하중(N)
F : 외력(N)	L : 돌출거리(m)
L : 돌출거리(m)	ΔM : 부하 MOMENT (N·m)
a : 정수(m)	M : 허용 MOMENT 하중(N·m)

예1: 출력 Flange의 중심에서 수평방향으로 L (m) 돌출한 위치로 외력 F (N) 가 가해지는 경우



예2: 출력 Flange 설치면에서 수평방향으로 L (m) 돌출한 위치로 외력 F (N) 가 가해지는 경우



□ 20mm

□ 28mm

□ 35mm

□ 42mm

□ 50mm
□ 51mm

□ 56.4mm

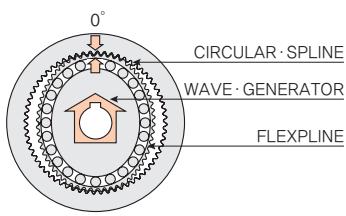
□ 60mm
□ 61mm

□ 85mm

□ 90mm

■ SLIM형 TYPE HARMONIC GEAR 부착의 정밀도에 대해서

◇ 원리 구조



◇ 정밀도에 대하여

Harmonic Gear는 일반 평치차에 따른 감속기와는 달리 Backlash (이가 맞물리는 오차)가 없습니다. 동시에 맞물리는 톱니수가 많으며 톱니의 Pitch 오차나 누적 Pitch 오차의 회전 정밀도에 대한 영향이 평준화 되어 높은 위치결정 정밀도를 얻을 수 있습니다. 또한 Harmonic Gear는 감속비가 높으므로 출력축에 부하 Torque가 가해졌을 때의 비틀림은 Motor 하나나 다른 Geared Motor에 비해서 상당히 작으며 고강성입니다. 강성이 높으므로 부하변동이 높으며 안정된 위치결정이 가능합니다. 높은 위치결정 정도나 강성이 요구된 경우에는 아래의 특성을 참고하여 주십시오.

◇ 각도전달 오차

입력 Pulse수로 계산되는 출력축의 이론적인 회전각도와 실제 회전각도의 오차를 말합니다. 임의의 위치에서 출력축을 1회전 측정한 때의 오차의 최소값과 최대값의 폭을 나타냅니다.

품명	각도전달 오차 [arcmin]
PKP242-H	2(0.034°)
PKP262-H S	1.5(0.025°)

● 무부하 조건에서의 값(Gear 부 참고값)

◇ TORQUE-비틀림 특성

실제의 용도에서는 반드시 마찰부하가 발생하고, 마찰부하에 따른 변위가 생깁니다. 마찰부하가 일정할 경우, 한방향 운전에서는 변위는 일정하지만 정역 양방향에서 운전을 할 경우에는 왕복으로 2배의 변위가 생깁니다. 그 변위는 다음의 Torque 비틀림 특성에서 추측할 수 있습니다.

이 변위는 정지 시에 외력이 가해지는 경우나 마찰부하가 걸린 상태에서 구동하는 경우에 발생합니다. 이 기울기는 부하 Torque의 크기에 따라서 아래의 3개의 구분에 따른 Spring 정수에 유사하며, 계산으로 추정할 수 있습니다.

1. 부하 TORQUE T_L 가 T_1 이하

$$\theta = \frac{T_L}{K_1} [\text{min}]$$

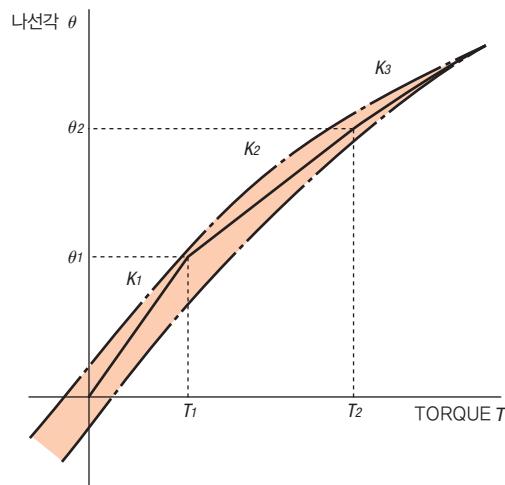
2. 부하 TORQUE T_L 가 T_1 를 넘는 T_2 이하

$$\theta = \theta_1 + \frac{T_L - T_1}{K_2} [\text{min}]$$

3. 부하 TORQUE T_L 가 T_2 를 넘는다

$$\theta = \theta_2 + \frac{T_L - T_2}{K_3} [\text{min}]$$

계산으로 얻은 나선각은 Harmonic Gear 단품의 경우입니다.



나선각-TORQUE 특성

계산에 사용하는 수치

품명	항목	감속비	T_1 N·m	K_1 N·m/min	θ_1 min	T_2 N·m	K_2 N·m/min	θ_2 min	K_3 N·m/min
PKP242-H50		50	0.29	0.13	2.3	0.75	0.19	4.5	0.24
PKP242-H100		100	0.29	0.26	1.1	0.75	0.29	2.8	0.35
PKP262-H50S		50	0.8	0.64	1.2	2	0.87	2.8	0.93
PKP262-H100S		100	0.8	0.79	1	2	0.99	2.1	1.28

MOTOR의 내부 접속도

MOTOR MODEL TYPE	결선도 / PIN 배열		
MODEL A	① BIPOLAR 4가닥 LEAD선 1/검정 A 2/녹색 5/빨강 4/파랑 ● 결선도의 색은 별매의 접속 Cable의 배색입니다.	② UNIPOLAR 5가닥 LEAD선 1/검정 A 3/흰색 A 2/녹색 5/빨강 4/파랑	• PIN 배열 PIN No.→ 5 1
MODEL B	③ BIPOLAR 4가닥 LEAD선 4/검정 A 6/녹색 3/빨강 1/파랑 ● 결선도의 색은 별매의 접속 Cable의 배색입니다.	④ UNIPOLAR 6가닥 LEAD선 4/검정 A 5/주황 A 6/녹색 3/빨강 2/흰색 1/파랑	• PIN 배열 PIN No.→ 1 6
MODEL C	⑤ BIPOLAR 4가닥 LEAD선 검정 A 녹색 5/빨강 4/파랑	⑥ UNIPOLAR 5가닥 LEAD선 검정 A 노랑 A 녹색 5/빨강 4/파랑	⑦ UNIPOLAR 6가닥 LEAD선 검정 A 노랑 A 녹색 5/빨강 4/파랑 3/흰색 2/파랑 Motor Lead 선 색 : 파랑, 흰색, 빨강, 검정, 노랑, 녹색

2相 MOTOR PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

□ 20mm

□ 28mm

□ 35mm

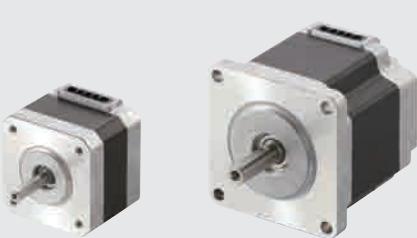
□ 42mm

□ 50mm
□ 51mm

□ 56.4mm

□ 60mm
□ 61mm□ 85mm
□ 90mm

5相 STEPPING MOTOR PKP Series



기본 Step 각 0.72°(1회전 500분할)의 고 Torque · 저진동

Stepping Motor입니다.

고정도 위치결정을 저진동 · 저소음으로 실현할 수 있습니다.

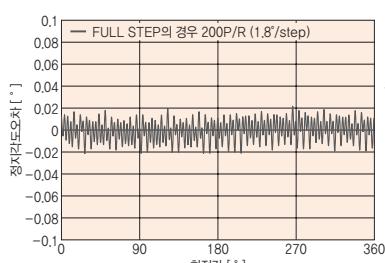
(구동하기 위한 Driver가 별도로 필요합니다.)

특징

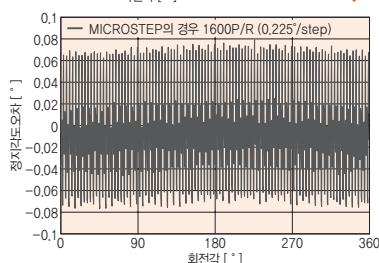
고정도

5相 Stepping Motor **PKP Series**는 Step 각도가 0.72°(고분해능 Type 0.36°) · 정지정도±0.05°이므로 고정도의 위치결정이 가능합니다. 또한 Microstep 구동의 Driver로 제어했을 때의 정지각도 오차는 Full Step 구동 시와 거의 변함없는 고정도입니다.

● 일반적인 2相 MOTOR의 경우

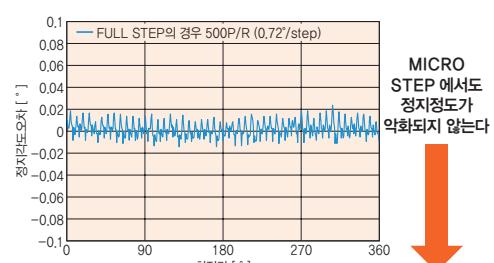


MICRO STEP에서 정지정도가 악화된다



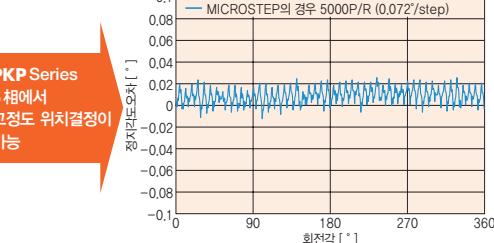
● 5相 PKP Series의 경우

(구동 Driver : 5相 CVD Driver)



MICRO STEP에서도 정지정도가 악화되지 않는다

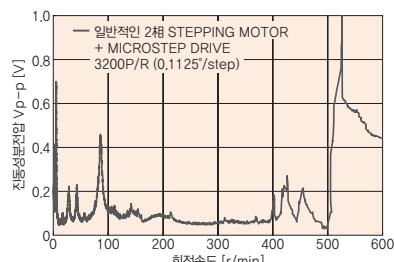
PKP Series
5相에서
고정도 위치결정이
가능



저진동 · 저소음

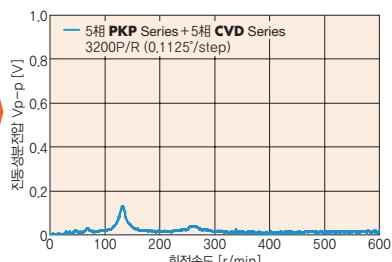
기본 Step 각도가 0.72°(고분해능 Type 0.36°)로 작으므로 기본 Step 각도 1.8°의 2相 Stepping Motor보다 저진동 · 저소음입니다. 또한 Microstep 구동의 Driver로 제어함으로써 더욱 향상된 저진동 · 저소음 구동이 가능합니다.

● 2相 STEPPING MOTOR의 진동특성 예



PKP Series
5相으로
더욱 진동특성이
향상됩니다

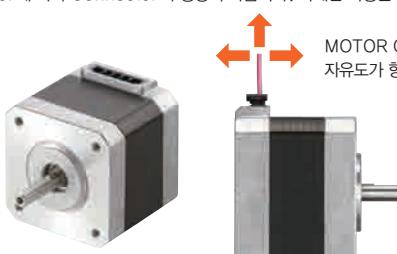
● 5相 STEPPING MOTOR의 진동특성 예



소형 · SLIM형 CONNECTOR를 채용한 제품을 LINE UP

소형 · Slim형 Connector를 채용한 제품을 Line Up 하였습니다. Cable의 인출방향이 위쪽으로 되어 있으며, 인출방향의 자유도가 향상되었습니다.

● Motor에 따라 Connector의 형상이 다릅니다. 자세한 사항은 Motor 외형도를 참조하여 주십시오.



MOTOR CABLE 인출방향의
자유도가 향상

■ LINE UP

— : LINE UP 없음

TYPE명 (기본 STEP 각도)	특징	설치처수					
		20mm	28mm	42mm	56.4mm	60mm	85mm
표준 TYPE (0.72°)	<ul style="list-style-type: none"> 기본 MODEL 고 TORQUE, 저진동 						 LEAD선 TYPE
고분해능 TYPE (0.36°)	<ul style="list-style-type: none"> 분해능이 표준 TYPE의 2배 고정도 위치결정과 진동저감 효과 	—	—		—		—
표준 TYPE ENCODER (0.72°)	<ul style="list-style-type: none"> ENCODER가 분해능 500 P/R, A·B·(3ch) 신호 출력 소형 ENCODER를 채용 LINE DRIVER(자동출력) 출력으로 내소음에 뛰어난 ENCODER 		—				—
TS GEARED TYPE (0.024~0.2°)	<ul style="list-style-type: none"> 평치자 기구 저감속비가 풍차, 고속운전 감속비의 종류 3.6, 7.2, 10, 20, 30 	—	—		—		—

※ 기존제품의 PK Series입니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

MOTOR 설치처수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

SYSTEM 구성

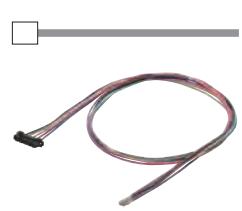
5相 Stepping Motor PKP Series 의 사용의 편리성을 더욱 향상시키는 Cable · Option이 마련되어 있습니다.
Motor와 접속 Cable은 별도 구매입니다.

5相 PKP Series

MOTOR



접속 CABLE



Connector 접속방식의 Motor에는
접속 Cable이 필요합니다.

OPTION(별매)



XGT2 COUPLING
→ 133 Page



MOTOR 설치BRACKET
→ 134 Page

구동에 필요한 제품(별매)



BIPOLAR 구동 DRIVER
→ 116 Page

PROGRAMMABLE CONTROLLER*



CONTROLLER

Pulse 발진기가 마련되어 있습니다.



→ 136 Page

※고객 측에서 준비하여 주십시오.

● SYSTEM 구성

5相 PKP Series	
MOTOR	접속 CABLE
PKP566FN24A2	LC5N06E

+

OPTION	
MOTOR 설치BRACKET	FLEXIBLE COUPLING
PAL2P-5	XGT2-19C-8-8

●상기 System 구성은 하나의 예입니다. 다른 조합도 구비되어 있습니다.

■ 품명 보는 방법

● MOTOR

◇ 설치치수 20mm, 85mm

표준 TYPE

PK 5 1 3 P A

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

PK 5 9 6 H N A W

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪

표준 TYPE ENCODER 부착

PK 5 1 3 P A - R2G L

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

◇ 설치치수 28mm, 42mm, 56.4mm, 60mm

표준 TYPE, 고분해능 TYPE

PKP 5 6 6 F N 24 A 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

PKP 5 4 4 M N 18 A

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨

표준 TYPE ENCODER 부착

PKP 5 6 6 F N 24 A 2 - R2G L

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪ ⑫

TS GEARED TYPE

PKP 5 4 3 N 18 A 2 - TS 30

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

● 접속 CABLE

◇ MOTOR 접속 CABLE

LC 5 N 06 E

① ② ③ ④ ⑤

◇ ENCODER 접속 CABLE

LC E 08 A - 006

① ② ③ ④ ⑤

①	Series 명	PK : PK Series
②	5 : 5相	
③	MOTOR 설치치수	1 : 20mm 9 : 85mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 분류	
⑥	MOTOR 사양	없음 : 표준 사양 H : 고속 사양
⑦	LEAD선 가닥 수	N : 5가닥
⑧	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft
⑨	ENCODER 분해능	R2G : 500P/R
⑩	ENCODER 출력회로 형식	L : Line Driver 출력
⑪	CABLE 식별	없음 : Connector 접속방식 W : Lead선 Type

①	Series 명	PKP : PKP Series
②	5 : 5相	
③	MOTOR 설치치수	2 : 28mm 4 : 42mm 6 : 56.4mm ^{*1} (Motor 식별이 「F」인 경우는 60mm)
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	MOTOR 식별	F : Motor 설치치수 60mm
⑥	MOTOR 종류	없음 : 표준 Type M : 고분해능 Type
⑦	LEAD선 가닥 수	N : 5가닥
⑧	MOTOR 권선 사양	
⑨	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft
⑩	추가번호	
⑪	ENCODER 분해능	R2G : 500P/R
⑫	ENCODER 출력회로 형식	L : Line Driver 출력 ^{*2}

*1 Shaft 지름이 ⌀6.35mm의 제품도 마련되어 있습니다.

자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

*2 Encoder 의 출력회로 형식이 전압출력인 Type도 마련되어 있습니다.

자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

①	Series 명	PKP : PKP Series
②	5 : 5相	
③	MOTOR 설치치수	4 : 42mm 6 : 60mm
④	MOTOR CASE 길이	
⑤	LEAD선 가닥 수	N : 5가닥
⑥	MOTOR 권선 사양	
⑦	형상	A : 편축 Shaft B : 양축 Shaft
⑧	추가번호	
⑨	GEAR 종류	TS : TS Geared Type
⑩	감속비	

①	CABLE	LC : Connector 부착 Lead선
②	5 : 5相	
③	CABLE 종류	N : 5相용
④	CABLE 길이	06 : 0.6m 10 : 1m
⑤	추가번호	

①	CABLE	LC : Connector 부착 Lead선
②	CABLE 종류	E : Encoder용
③	적용기종	08 : Line Driver 출력용 [*]
④	추가번호	
⑤	CABLE 길이	006 : 0.6m

* 전압출력용 Cable도 마련되어 있습니다.

자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
DRIVER

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

종류

Connector 접속방식의 Motor에는 접속 Cable이 필요합니다.
Motor와 접속 Cable은 별도 구매입니다. 접속 Cable에 대한 상세한 사항은 126 Page를 참조하여 주십시오.

MOTOR

◇ 표준 TYPE

품명(편축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PK513PA	PK513PB
PKP523N12A	PKP523N12B
PKP525N12A	PKP525N12B
PKP543N18A2	PKP543N18B2
PKP544N18A2	PKP544N18B2
PKP545N18A2	PKP545N18B2
PKP546N18A2	PKP546N18B2
PKP564N28A2	PKP564N28B2
PKP566N28A2	PKP566N28B2
PKP568N28A2	PKP568N28B2
PKP564FN24A2	PKP564FN24B2
PKP564FN38A2	PKP564FN38B2
PKP566FN24A2	PKP566FN24B2
PKP566FN38A2	PKP566FN38B2
PKP569FN24A2	PKP569FN24B2
PKP569FN38A2	PKP569FN38B2
PK596HNAW	PK596HNBW
PK599HNAW	PK599HNBW
PK5913HNAW	PK5913HNBW

◇ 고분해능 TYPE

품명(편축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP544MN18A	PKP544MN18B
PKP546MN18A	PKP546MN18B
PKP564FMN24A	PKP564FMN24B
PKP566FMN24A	PKP566FMN24B
PKP569FMN24A	PKP569FMN24B

◇ TS GEARED TYPE

품명(편축 SHAFT)	품명(양축 SHAFT)
PKP544N18A2-TS3.6	PKP544N18B2-TS3.6
PKP544N18A2-TS7.2	PKP544N18B2-TS7.2
PKP544N18A2-TS10	PKP544N18B2-TS10
PKP543N18A2-TS20	PKP543N18B2-TS20
PKP543N18A2-TS30	PKP543N18B2-TS30
PKP566N28A2-TS3.6	PKP566N28B2-TS3.6
PKP566N28A2-TS7.2	PKP566N28B2-TS7.2
PKP566N28A2-TS10	PKP566N28B2-TS10
PKP564N28A2-TS20	PKP564N28B2-TS20
PKP564N28A2-TS30	PKP564N28B2-TS30

MOTOR 접속 CABLE

각 접속 Cable의 적용 Motor는 각 제품의 외형도 Page를 참조하여 주십시오.

품명	길이 L (m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1
LC5N06B	0.6
LC5N10B	1
LC5N06C	0.6
LC5N10C	1
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1

◇ 표준 TYPE ENCODER 부착

품명
PK513PA-R2GL
PKP543N18A2-R2GL
PKP544N18A2-R2GL
PKP545N18A2-R2GL
PKP546N18A2-R2GL
PKP564N28A2-R2GL
PKP566N28A2-R2GL
PKP568N28A2-R2GL
PKP564FN24A2-R2GL
PKP564FN38A2-R2GL
PKP566FN24A2-R2GL
PKP566FN38A2-R2GL
PKP569FN24A2-R2GL
PKP569FN38A2-R2GL

ENCODER 접속 CABLE

◇ LINE DRIVER 출력용

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6

부속품

TYPE	부속품	평행 KEY	MOTOR 설치용 나사	취급설명서
표준 TYPE 고분해능 TYPE		-	-	
TS GEARED TYPE	설치치수 42mm 설치치수 60mm	- 1 개	- M4 × 60 P0.7(4가닥)	1 식

사양표의 용어설명

력磁 최대정지 TORQUE : Motor가 통전상태(정격전류)에서 정지할 때의 최대 유지 Torque (유지력)입니다.
(Geared 종류의 경우, Gear부의 허용강도를 고려한 값이 됩니다.)

허용 TORQUE : Gear 출력축에 연속적으로 기해지는 Torque의 최대 값입니다.

순간 최대 TORQUE : 관성부하의 기동·정지 등의 가속·감속 운전 시에 Gear 출력축에 기해지는 Torque의 최대 값입니다.

정지 시 유지 TORQUE : 자동 Current Down 기능이 작동한 상태에서의 유지 Torque입니다.

표준 TYPE 설치치수 20mm

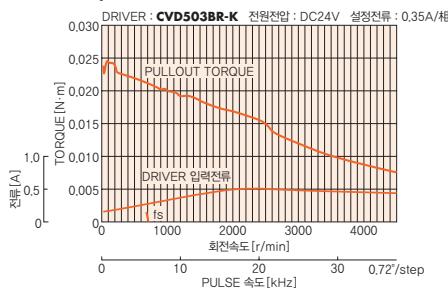
■ 사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT						
PK513PA	PK513PB	0.0231	1.6×10^{-7}	0.35	3.5	0.72°	CVD503BR-K

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PK513PA/PK513PB



[주의]

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

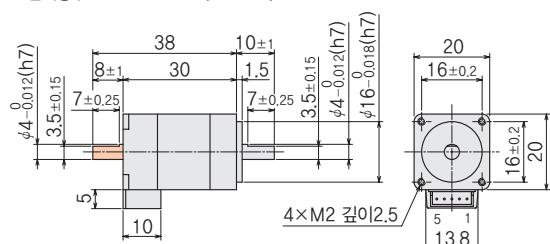
MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PK513PA	0.05	B316
PK513PB		

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0500(MOLEX)
CONTACT : 50212-8100(MOLEX)
입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



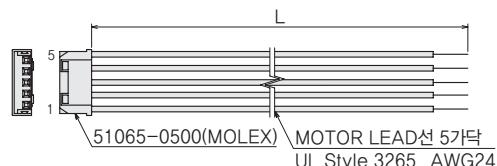
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, 부분의 Shaft는 없습니다.

● 접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1



■ MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL B

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

표준 TYPE ENCODER부착 설치치수 20mm

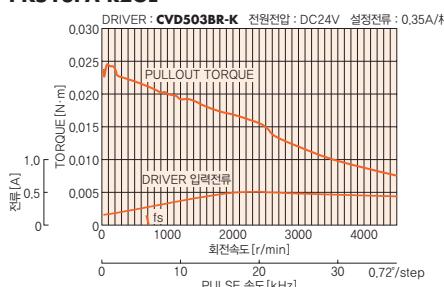
사양

품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PK513PA-R2GL	0.0231	1.66×10^{-7}	0.35	3.5	0.72°	CVD503BR-K

● Encoder 부 사양은 113 Page를 참조하여 주십시오.
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PK513PA-R2GL



주의

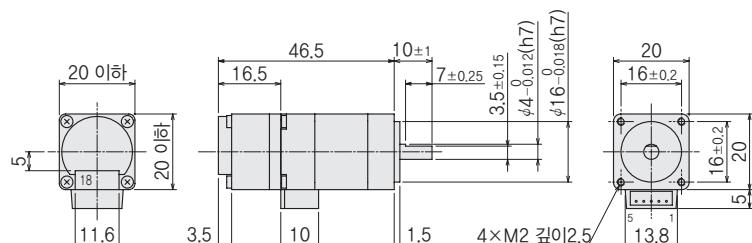
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
PK513PA-R2GL	0.06	B1069



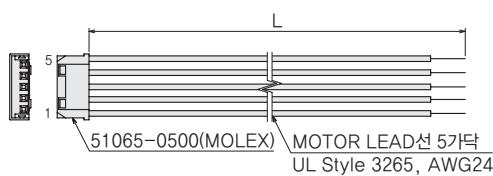
적용 CONNECTOR (MOLEX)

	MOTOR부	ENCODER부
CONNECTOR HOUSING	51065-0500	51021-0800
CONTACT	50212-8100	50079-8100
압착공구	57176-5000	57177-5000

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

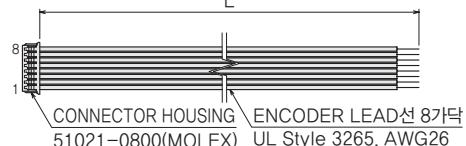
품명	길이 L (m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1



접속 CABLE(부속)

◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL B

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 28mm

■ 사양

품명		励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	권선저항 $\Omega / \text{相}$	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT						
PKP523N12A	PKP523N12B	0.052	9×10^{-7}	1.2	0.63	0.72°	CVD512BR-K
PKP525N12A	PKP525N12B	0.091	18×10^{-7}		1		

* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP523N12A/PKP523N12B



PKP525N12A/PKP525N12B



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

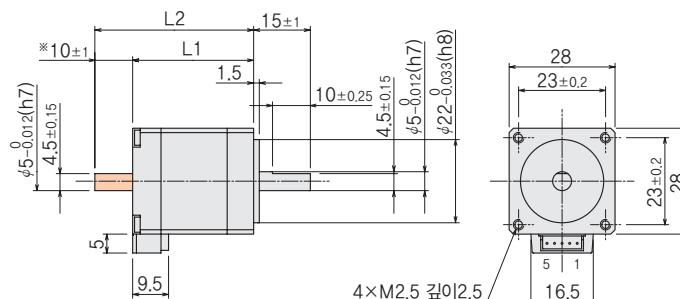
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP523N12A	32	—	0.11	B1146
PKP523N12B		42		
PKP525N12A	51.5	—	0.2	B1147
PKP525N12B		61.5		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51065-0500(MOLEX)

CONTACT : 50212-8100(MOLEX)

입착공구 : 57176-5000(MOLEX)



* 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 10 ± 0.25 입니다.

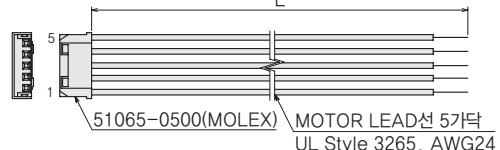
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1



■ MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL B

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 42mm

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

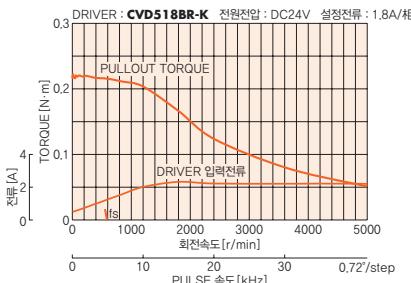
사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT	0.22	35×10^{-7}	1.8	0.4	0.72°	CVD518BR-K
PKP543N18A2	PKP543N18B2				0.48		
PKP544N18A2	PKP544N18B2				0.55		
PKP545N18A2	PKP545N18B2				0.64		
PKP546N18A2	PKP546N18B2	0.5	110×10^{-7}				

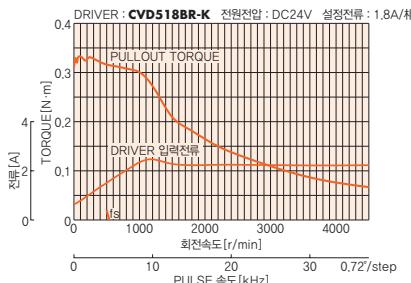
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

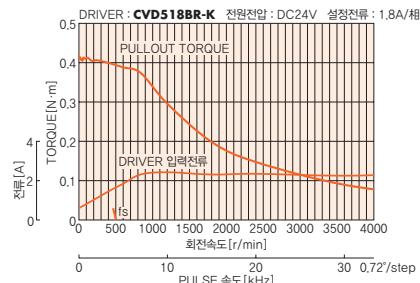
PKP543N18A2/PKP543N18B2



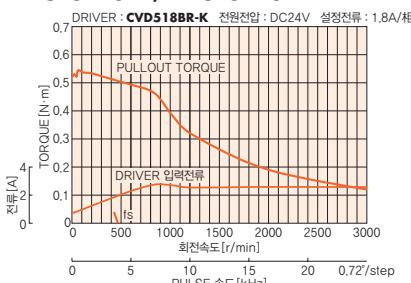
PKP544N18A2/PKP544N18B2



PKP545N18A2/PKP545N18B2



PKP546N18A2/PKP546N18B2



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

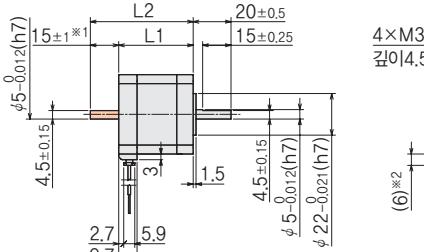
2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP543N18A2	33	—	0.23	B1264
PKP543N18B2		48		
PKP544N18A2	39	—	0.29	B1265
PKP544N18B2		54		
PKP545N18A2	47	—	0.37	B1266
PKP545N18B2		62		
PKP546N18A2	59	—	0.49	B1267
PKP546N18B2		74		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)
Contact : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25입니다.

※2 접속 Cable 설치 시

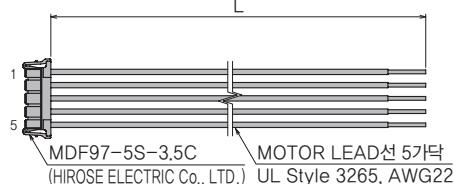
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE 설치치수 56.4mm

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm

□85mm

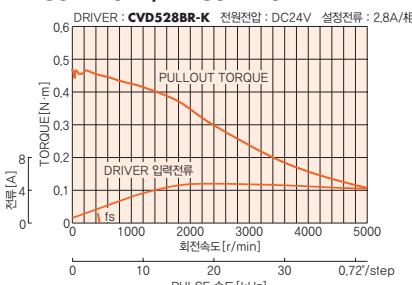
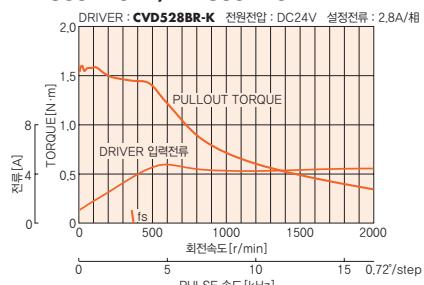
□90mm

사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT	0.44	140×10^{-7}	2.8	0.16	0.72°	CVD528BR-K
PKP564N28A2	PKP564N28B2	0.44	140×10^{-7}		0.24		
PKP566N28A2	PKP566N28B2	0.81	270×10^{-7}		0.37		
PKP568N28A2	PKP568N28B2	1.5	500×10^{-7}				

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP564N28A2/PKP564N28B2**PKP566N28A2/PKP566N28B2****PKP568N28A2/PKP568N28B2**

주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

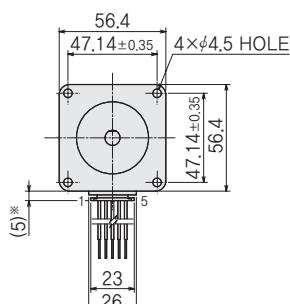
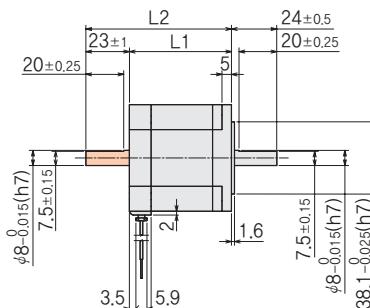
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP564N28A2	39	—	0.43	B1257
PKP564N28B2		62		
PKP566N28A2	54	—	0.67	B1258
PKP566N28B2		77		
PKP568N28A2	76	—	1	B1259
PKP568N28B2		99		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)



※ 접속 Cable 설치 시

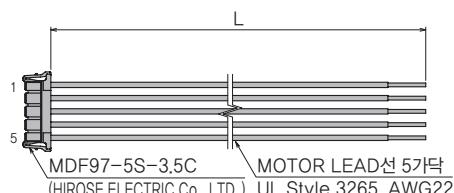
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

- Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER부착 설치치수 56.4mm

■ 사양

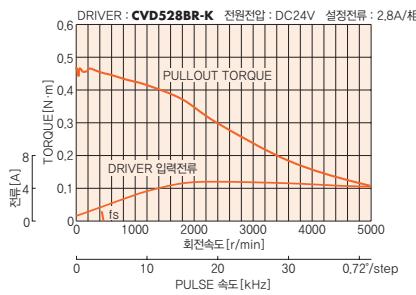
품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J : \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	권선저항 Ω / A	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP564N28A2-R2GL	0.44	140×10^{-7}	2.8	0.16	0.72°	CVD528BR-K
PKP566N28A2-R2GL	0.81	270×10^{-7}		0.24		
PKP568N28A2-R2GL	1.5	500×10^{-7}		0.37		

● Encoder부 사양은 113 Page를 참조하여 주십시오.

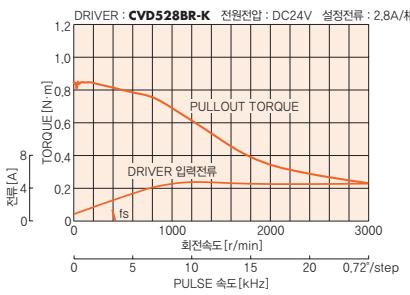
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) f_s : 최대 자기동 주파수

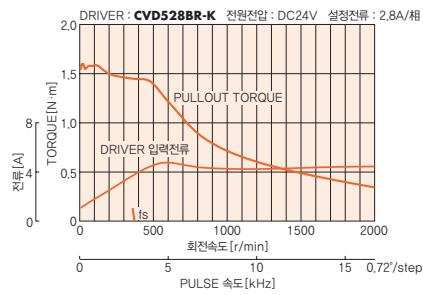
PKP564N28A2-R2GL



PKP566N28A2-R2GL



PKP568N28A2-R2GL



[주의]

● 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.

● 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌열되는 경우가 있습니다. Encoder를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.

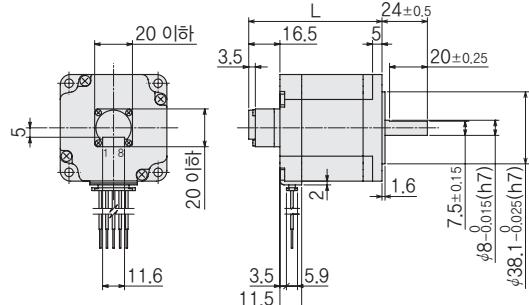
● Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP564N28A2-R2GL	55.5	0.43	B1347
PKP566N28A2-R2GL	70.5	0.67	B1348
PKP568N28A2-R2GL	92.5	1	B1349

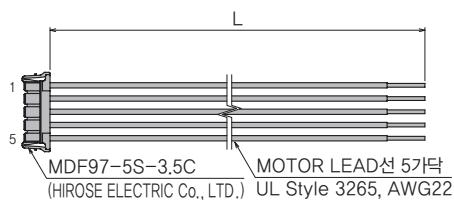


※ 접속 Cable 설치 시

■ 접속 CABLE(별매)

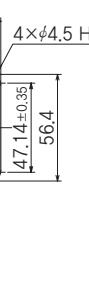
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



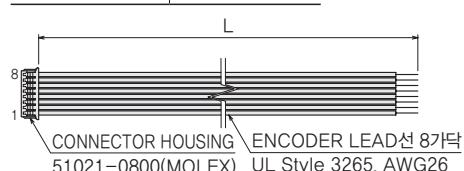
● 적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (Molex)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
암착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



■ MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR用
DRIVER

OPTION

표준 TYPE 설치치수 60mm

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm
□85mm
□90mm

사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT	0.66	160 × 10 ⁻⁷	2.4	0.28	0.72°	CVD524BR-K
PKP564FN24A2	PKP564FN24B2			3.8	0.12		CVD538BR-K
PKP564FN38A2	PKP564FN38B2		1.15	2.4	0.38		CVD524BR-K
PKP566FN24A2	PKP566FN24B2			3.8	0.16		CVD538BR-K
PKP566FN38A2	PKP566FN38B2		2.1	2.4	0.64		CVD524BR-K
PKP569FN24A2	PKP569FN24B2			3.8	0.22		CVD538BR-K
PKP569FN38A2	PKP569FN38B2						

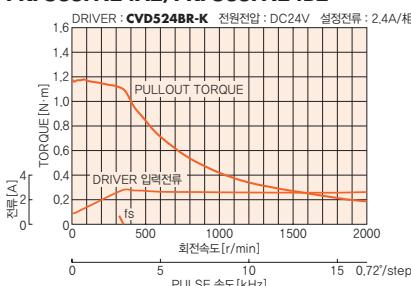
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

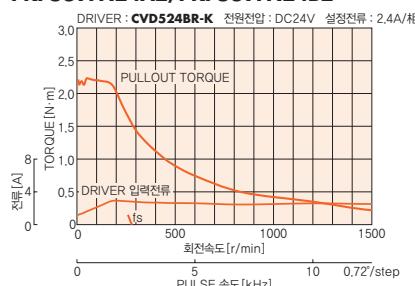
PKP564FN24A2/PKP564FN24B2



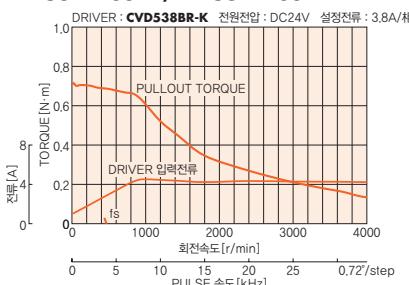
PKP566FN24A2/PKP566FN24B2



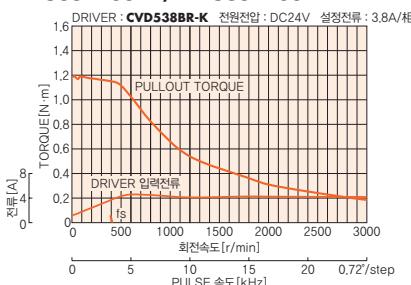
PKP569FN24A2/PKP569FN24B2



PKP564FN38A2/PKP564FN38B2



PKP566FN38A2/PKP566FN38B2



PKP569FN38A2/PKP569FN38B2



주의

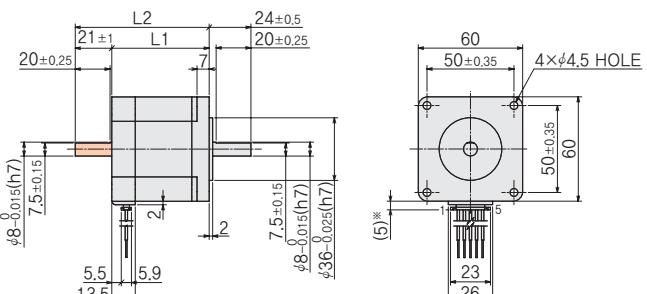
- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP564FN24A2	44	—	0.56	B1252
PKP564FN24B2		65		
PKP564FN38A2		—		
PKP564FN38B2		65		
PKP566FN24A2	56	—	0.79	B1253
PKP566FN24B2		77		
PKP566FN38A2		—		
PKP566FN38B2		77		
PKP569FN24A2	84.5	—	1.3	B1254
PKP569FN24B2		105.5		
PKP569FN38A2		—		
PKP569FN38B2		105.5		



※ 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1

MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.) UL Style 3265, AWG22

MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

표준 TYPE ENCODER부착 설치치수 60mm

사양

품명	励磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT $J: \text{kg} \cdot \text{m}^2$	정격 전류 A/相	권선저항 $\Omega/\text{相}$	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
PKP564FN24A2-R2GL	0.66	160×10^{-7}	2.4	0.28	0.72°	CVD524BR-K
PKP564FN38A2-R2GL			3.8	0.12		CVD538BR-K
PKP566FN24A2-R2GL	1.15	290×10^{-7}	2.4	0.38	0.72°	CVD524BR-K
PKP566FN38A2-R2GL			3.8	0.16		CVD538BR-K
PKP569FN24A2-R2GL	2.1	540×10^{-7}	2.4	0.64	0.72°	CVD524BR-K
PKP569FN38A2-R2GL			3.8	0.22		CVD538BR-K

● Encoder부 사양은 113 Page를 참조하여 주십시오.

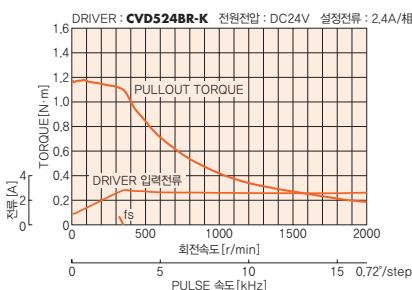
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

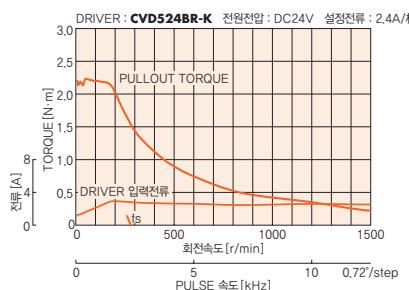
PKP564FN24A2-R2GL



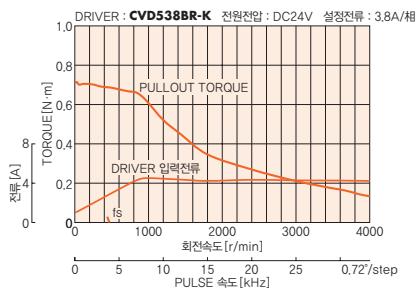
PKP566FN24A2-R2GL



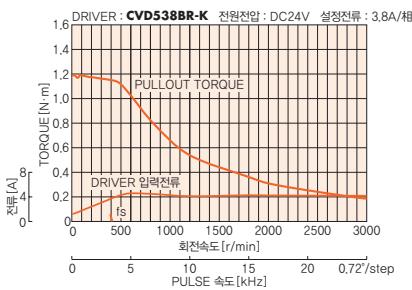
PKP569FN24A2-R2GL



PKP564FN38A2-R2GL



PKP566FN38A2-R2GL



PKP569FN38A2-R2GL



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Encoder 를 보호하기 위해, Motor Case 온도는 85°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

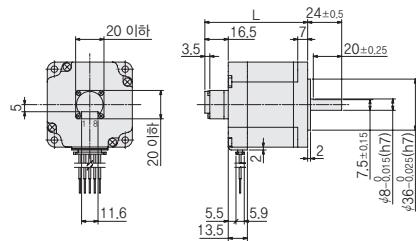
MOTOR

품명	L	무게 kg	2D CAD
PKP564FN24A2-R2GL	60.5	0.56	B1350
PKP564FN38A2-R2GL	72.5	0.79	B1351
PKP566FN24A2-R2GL	101	1.3	B1352
PKP566FN38A2-R2GL			

2D & 3D CAD

적용 CONNECTOR

	MOTOR부 (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)	ENCODER부 (MOLEX)
CONNECTOR HOUSING	MDF97-5S-3.5C	51021-0800
CONTACT	MDF97-22SC	50079-8100
압착공구	HT801/MDF97-22S	57177-5000

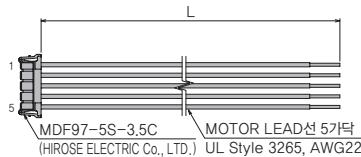


※ 접속 Cable 설치 시

접속 CABLE(별매)

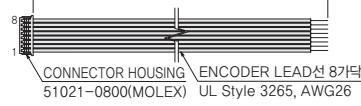
◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



◇ ENCODER 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LCE08A-006	0.6



MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

- Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP
품명 보는 방법/
종류

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

OPTION

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

표준 TYPE 설치치수 85mm

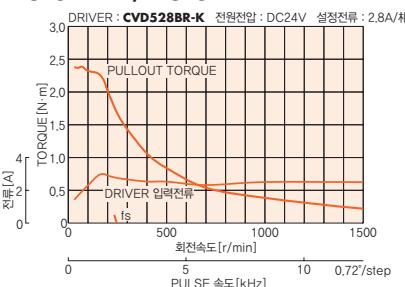
사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저抵抗 Ω/相	기본 STEP 각도 0.72°	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT			2.8	0.41	0.72°	CVD528BR-K
PK596HNAW	PK596HNBW	2.1	1400×10^{-7}		0.46		
PK599HNAW	PK599HNBW	4.1	2700×10^{-7}		0.72		
PK5913HNAW	PK5913HNBW	6.3	4000×10^{-7}				

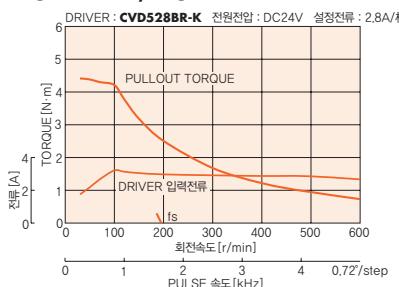
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 -TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

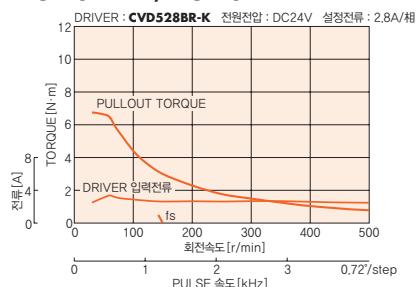
PK596HNAW/PK596HNBW



PK599HNAW/PK599HNBW



PK5913HNAW/PK5913HNBW



주의

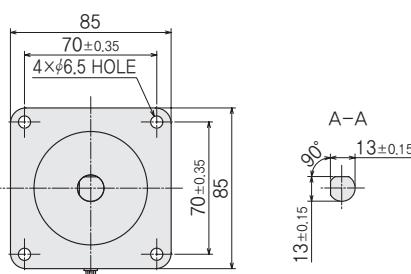
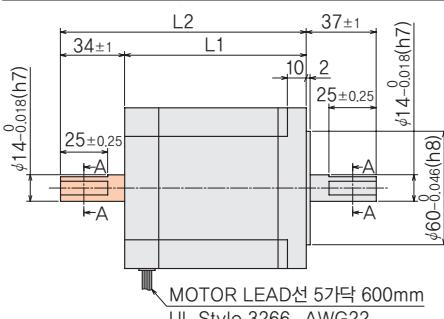
- 회전속도 -Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PK596HNAW	66	—	1.7	B155
PK596HNBW		100		
PK599HNAW	96	—	2.8	B156
PK599HNBW		130		
PK5913HNAW	126	—	3.8	B157
PK5913HNBW		160		



- 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL C

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

고분해능 TYPE 설치치수 42mm

사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT						
PKP544MN18A	PKP544MN18B	0.26	60×10^{-7}	1.8	0.51	0.36°	CVD518BR-K
PKP546MN18A	PKP546MN18B	0.44	121×10^{-7}		0.66		

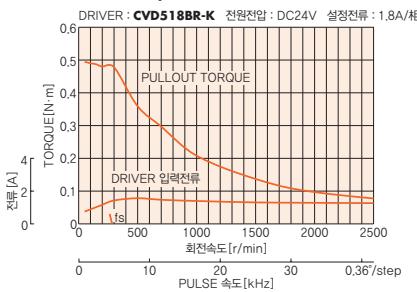
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP544MN18A/PKP544MN18B



PKP546MN18A/PKP546MN18B



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

2D & 3D CAD

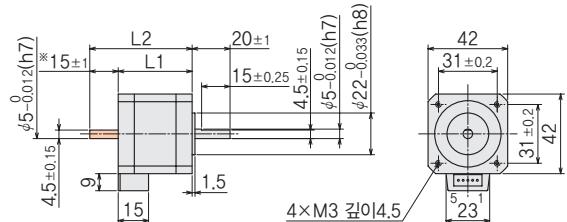
품명	L1	L2	무게 kg	2D CAD
PKP544MN18A	39	—	0.3	B1120
PKP544MN18B		54		
PKP546MN18A	—	—	0.5	B1121
PKP546MN18B	59	74		

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51103-0500(MOLEX)

CONTACT : 50351-8100(MOLEX)

입착공구 : 57295-5000(MOLEX)



* 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15 ± 0.25 입니다.

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■■■■■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR PIN 배열

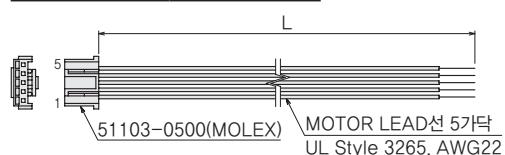
MOTOR PIN 배열 : MODEL B

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06B	0.6
LC5N10B	1



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR用
DRIVER

OPTION

고분해능 TYPE 설치치수 60mm

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm
□51mm

□56.4mm

□60mm
□61mm□85mm
□90mm

사양

품명		력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저항 Ω/相	기본 STEP 각도	권장 DRIVER 품명*
편축 SHAFT	양축 SHAFT	0.78	310×10^{-7}	2.4	0.32	0.36°	CVD524BR-K
PKP564FMN24A	PKP564FMN24B	1.25	490×10^{-7}		0.4		
PKP566FMN24A	PKP566FMN24B	2.3	970×10^{-7}		0.66		

※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

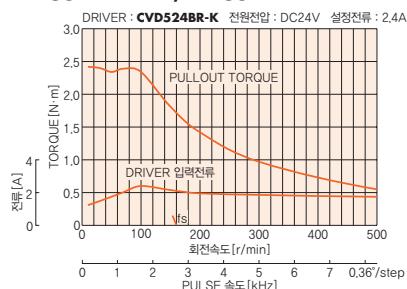
PKP564FMN24A/PKP564FMN24B



PKP566FMN24A/PKP566FMN24B



PKP569FMN24A/PKP569FMN24B



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당시 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver의 설정전류는 Motor의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

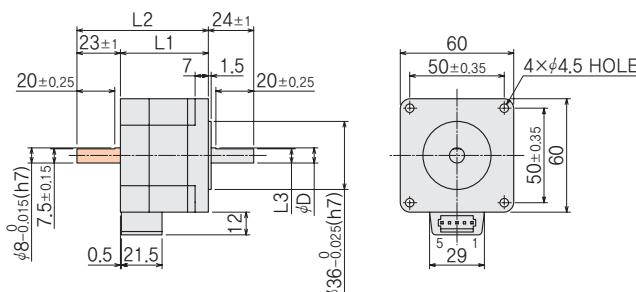
품명	L1	L2	L3	Φ D	무게 kg	2D CAD	2D & 3D CAD
PKP564FMN24A	46.5	—	7.5 ± 0.15	8.0 -0.015	0.65	B1125	
PKP564FMN24B		69.5					
PKP566FMN24A	56	—	9.5 ± 0.15	10.0 -0.015	0.87	B1126	
PKP566FMN24B		79					
PKP569FMN24A	87	—	110	12.0 -0.025	1.5	B1127	
PKP569FMN24B		110					

적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : 51144-0500(MOLEX)

CONTACT : 50539-8100(MOLEX)

입착공구 : 57189-5000(MOLEX)



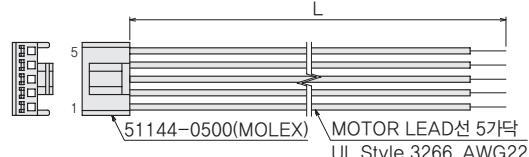
● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

접속 CABLE(별매)

◆ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06C	0.6
LC5N10C	1



MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL B

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

TS GEARED TYPE 설치치수 42mm

■ 사양

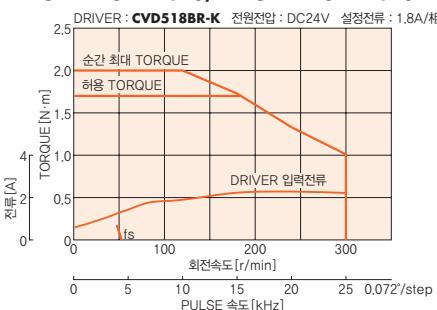
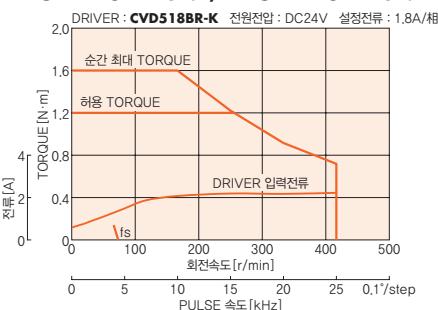
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저抵抗 Ω/相	기본 STEP 각도	감속비	허용 TORQUE N·m	순간 최대 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACKLASH arcmin	권장 DRIVER 품명*	
PKP544N18□2-TS3.6	0.65	55×10^{-7}	1.8	0.48	0.2°	3.6	0.65	0.85	0~833	45(0.75°)	CVD518BR-K	
PKP544N18□2-TS7.2	1.2				0.1°	7.2	1.2	1.6	0~416	25(0.42°)		
PKP544N18□2-TS10	1.7				0.072°	10	1.7	2	0~300			
PKP543N18□2-TS20	2		35 × 10 ⁻⁷	0.4	0.036°	20	2	3	0~150	15(0.25°)		
PKP543N18□2-TS30	2.3				0.024°	30	2.3	3	0~100			

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 **A** (편축 Shaft) 또는 **B** (양축 Shaft)가 들어갑니다.

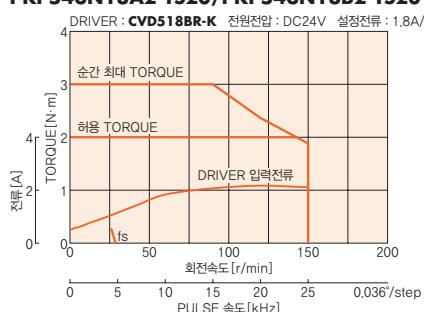
* 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

■ 회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

PKP544N18A2-TS3.6/PKP544N18B2-TS3.6 PKP544N18A2-TS7.2/PKP544N18B2-TS7.2 PKP544N18A2-TS10/PKP544N18B2-TS10



PKP543N18A2-TS20/PKP543N18B2-TS20



PKP543N18A2-TS30/PKP543N18B2-TS30



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 벌어지는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

■ 외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	감속비	L	무게 kg	2D CAD
PKP544N18A2-TS□	3.6, 7.2, 10	70.5	0.41	B1362
PKP544N18B2-TS□				
PKP543N18A2-TS□	20, 30	64.5	0.36	B1363
PKP543N18B2-TS□				

● 품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

적용 CONNECTOR

Connector Housing : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

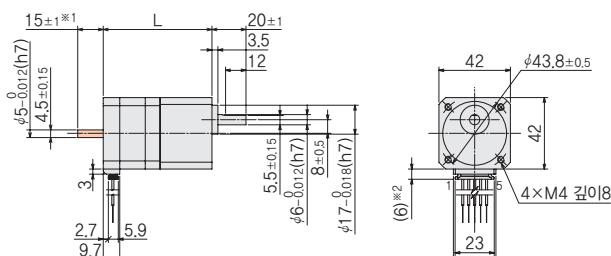
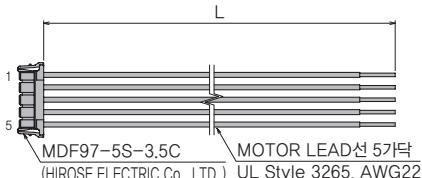
Contact : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



※1 양축 Shaft의 Fraise Cut부의 길이는 15±0.25입니다.

※2 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, **■** 부분의 Shaft는 없습니다.

■ MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR 용
DRIVER

OPTION

TS GEARED TYPE 설치치수 60mm

MOTOR
설치치수

□20mm

□28mm

□35mm

□42mm

□50mm

□51mm

□56.4mm

□60mm

□61mm

□85mm

□90mm

사양

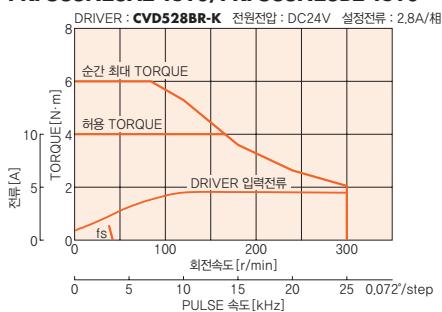
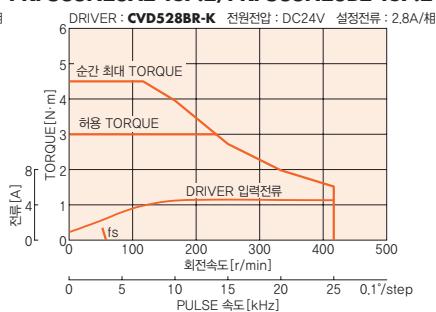
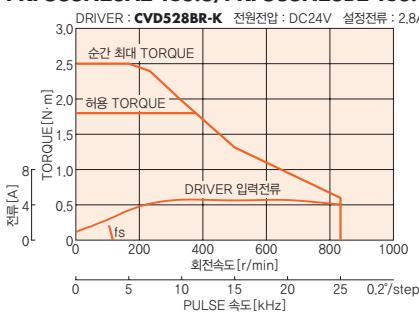
품명	력磁 최대 정지 TORQUE N·m	ROTOR 관성 MOMENT J : kg·m ²	정격 전류 A/相	권선저抵抗 Ω/相	기본 STEP 각도	감속비	하용 TORQUE N·m	순간 최대 TORQUE N·m	속도 범위 r/min	BACKLASH arcmin	권장 DRIVER 품명*	
PKP566N28□2-TS3.6	1.8	270×10^{-7}	2.8	0.24	0.2°	3.6	1.8	2.5	0~833	35(0.59°)	CVD528BR-K	
PKP566N28□2-TS7.2	3				0.1°	7.2	3	4.5	0~416	15(0.25°)		
PKP566N28□2-TS10	4				0.072°	10	4	6	0~300			
PKP564N28□2-TS20	5		1.40 × 10 ⁻⁷	0.16	0.036°	20	5	8	0~150	10(0.17°)		
PKP564N28□2-TS30	6				0.024°	30	6	10	0~100			

● 품명 중 □에는 형상을 나타내는 A (편축 Shaft) 또는 B (양축 Shaft)가 들어갑니다.

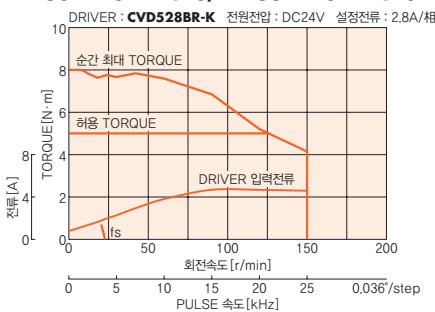
※ 권장 Driver에 관한 자세한 사항은 116 Page를 참조하여 주십시오.

회전속도 - TORQUE 특성(참고값) fs : 최대 자기동 주파수

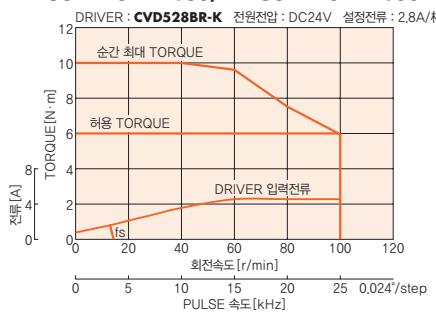
PKP566N28A2-TS3.6/PKP566N28B2-TS3.6 PKP566N28A2-TS7.2/PKP566N28B2-TS7.2 PKP566N28A2-TS10/PKP566N28B2-TS10



PKP564N28A2-TS20/PKP564N28B2-TS20



PKP564N28A2-TS30/PKP564N28B2-TS30



주의

- 회전속도 - Torque 특성은 당사 측정조건에 따른 Data입니다. 조건이 변화하면 특성이 변화하는 경우가 있습니다.
- 구동조건에 따라서는 Motor 가 심하게 발열되는 경우가 있습니다. Motor Case 온도는 100°C 이하에서 사용하여 주십시오.
- Driver 의 설정전류는 Motor 의 정격전류 이하로 설정하여 주십시오.

외형도 (단위 mm)

MOTOR

품명	감속비	L	무게 kg	2D CAD
PKP566N28A2-TS□	3.6, 7.2, 10	98	0.99	B1364
PKP566N28B2-TS□				
PKP564N28A2-TS□	20, 30	83	0.78	B1365
PKP564N28B2-TS□				

품명 중 □에는 감속비를 나타내는 숫자가 들어갑니다.

● 설치용 나사 : M4 × 60 P0.7(4가닥 부속)

● 적용 CONNECTOR

CONNECTOR HOUSING : MDF97-5S-3.5C (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

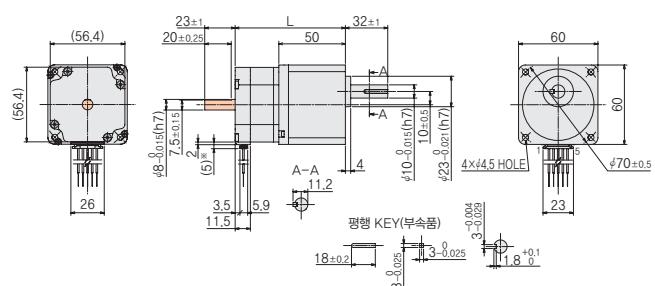
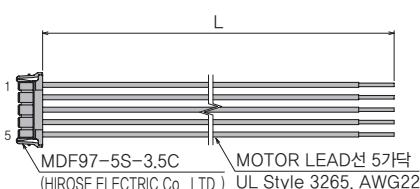
CONTACT : MDF97-22SC (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

입착공구 : HT801/MDF97-22S (HIROSE ELECTRIC Co., LTD.)

접속 CABLE(별매)

◇ MOTOR 접속 CABLE

품명	길이 L (m)
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1



※ 접속 Cable 설치 시

● 이 외형도는 양축 Shaft의 외형도입니다.

편축 Shaft의 경우, ■ 부분의 Shaft는 없습니다.

MOTOR PIN 배열

MOTOR PIN 배열 : MODEL A

● Motor Pin 배열은 113 Page를 참조하여 주십시오.

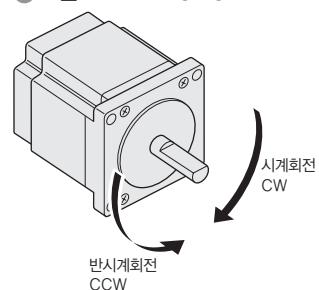
회전방향

출력축 측에서 볼 때의 회전방향을 나타냅니다.

표준 Type 의 Motor 출력축에 대한 Gear 출력축의 회전방향은 Gear의 종류나 감속비에 따라 다릅니다.
아래의 표를 확인하여 주십시오.

GEAR 종류		감속비	MOTOR 출력축 측에서 본 회전방향
TS GEARED TYPE	설치치수 42mm, 60mm	3.6, 7.2, 10	같은 방향
		20, 30	반대 방향

표준 TYPE MOTOR



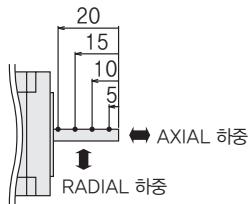
허용 RADIAL 하중 · 허용 AXIAL 하중

단위 : N

TYPE 명	MOTOR 설치치수	품명	감속비	허용 RADIAL 하중					허용 AXIAL 하중	
				SHAFT 끝에서 부터의 거리 mm						
				0	5	10	15	20		
표준 TYPE	20mm	PK513	—	12	15	—	—	—	3	
	28mm	PKP523, PKP525	—	25	34	52	—	—	5	
	42mm	PKP543, PKP544, PKP545, PKP546	—	35	44	58	85	—	15	
	56.4mm	PKP564, PKP566, PKP568	—	90	100	130	180	270	30	
	60mm	PKP564, PKP566, PKP569	—	90	100	130	180	270	30	
	85mm	PK596, PK599, PK5913	—	260	290	340	390	480	60	
고분해능 TYPE	42mm	PKP544, PKP546	—	20	25	34	52	—	10	
	60mm	PKP564, PKP566, PKP569	—	90	100	130	180	270	20	
TS GEARED TYPE	42mm	PKP544	3.6, 7.2, 10	20	30	40	50	—	15	
		PKP543	20, 30	40	50	60	70	—	40	
	60mm	PKP566	3.6, 7.2, 10	120	135	150	165	180		
		PKP564	20, 30	170	185	200	215	230		

● RADIAL 하중과 AXIAL 하중

SHAFT 끝에서 부터의 거리 [mm]



2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER

2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER

5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER



Stepping Motor 구동용 DC 전원입력의 Driver입니다.
2相 Stepping Motor용(Bipolar 구동/Unipolar 구동),
5相 Stepping Motor용이 마련되어 있습니다.
저진동 설계 Driver에 Microstep 기능을 탑재하여 보다 나은
저진동 · 저소음 구동이 가능합니다.

■ 종류와 특징

● 2相 STEPPING MOTOR용(BIPOLAR 구동/UNIPOLAR 구동) 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER

DRIVER 종류	외관	개요	DRIVER의 설치방향
● 2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER 116~122 Page	설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE	Connector의 방향이 가로방향입니다. 	<ul style="list-style-type: none"> Full Time Microstep 구동의 소형·경량 Driver Smooth Drive 기능을 탑재하여 기존제품 대비 저진동·저소음 구동이 가능 Driver 이상을 발견할 수 있는 보호 기능을 탑재 Digital Switch로 간단하게 운전 전류를 설정 가능 <ul style="list-style-type: none"> 수평방향 설치 수직방향 설치
	설치 PLATE 부착	Connector의 방향이 위쪽입니다. 	
	설치 PLATE 없음	Connector의 방향이 위쪽입니다. 	
● 2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER 123~125 Page			<ul style="list-style-type: none"> Microstep 구동의 소형·경량 Driver Digital Switch로 간단하게 운전 전류를 설정 가능

● 기타 LINE UP

● 2相/5相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER S TYPE



기판실장형의 소형 Driver입니다. 자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

● 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER SC TYPE



간단하게 속도제어를 할 수 있는 Driver입니다. 자세한 내용은 가까운 사무소·기술본부로 문의하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER

한국어

CVD **2** **23** **F** **B** **R** - **K**

(1) (2) (3) (4) (5) (6) (7)

종류

Motor 용, 입출력 신호용, DC 전원용 Driver 접속 Cable (별매) 가 마련되어 있습니다. Connector 가 압착되어 있어 압착공구 없이 간단히 결선할 수 있습니다. 자세한 내용에 대해서는 126 Page를 참조하여 주십시오.

● 2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLAR 구동 DRIVER

◇설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE

품명
CVD205BR-K
CVD206BR-K
CVD215BR-K
CVD223BR-K
CVD223FBR-K
CVD228BR-K
CVD242BR-K
CVD245BR-K

◆ 설치 PLATE 부착

품명
CVD205B-K
CVD206B-K
CVD215B-K
CVD223B-K
CVD223FB-K
CVD228B-K
CVD242B-K
CVD245B-K

◆ 설치 PLATE 없음

품명
CVD205-K
CVD206-K
CVD215-K
CVD223-K
CVD223F-K
CVD228-K

● 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER

◆ 설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE

품명
CVD503BR-K
CVD507BR-K
CVD512BR-K
CVD514BR-K
CVD518BR-K
CVD524BR-K
CVD528BR-K
CVD538BR-K

◆ 설치 PLATE 부착

품명
CVD503B-K
CVD507B-K
CVD512B-K
CVD514B-K
CVD518B-K
CVD524B-K
CVD528B-K
CVD538B-K

◇ 설치 PLATE 없음

품명
CVD503-K
CVD507-K
CVD512-K
CVD514-K
CVD518-K
CVD524-K

부속품

TYPE	DRIVER 접속용 CONNECTOR	취급설명서
모든 TYPE 공통	CN1용(1개), CN2용(1개), CN3용(1개)	1부

■ 사양

● 2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLE DRIVERS

품명	CVD205■■■-K	CVD206■■■-K	CVD215■■■-K	CVD223■■■-K CVD223F■■■-K	CVD228■■■-K	CVD242B■■■-K	CVD245B■■■-K
구동방식	Microstep 구동 Bipolar 정전류 방식						
MOTOR 구동전류 (출하시 설정)	0.5A/相	0.6A/相	1.5A/相	2.3A/相	2.8A/相	4.2A/相	4.5A/相
전원 전압	DC24V ± 10%						
입력전류 A	0.5	0.5	1.9	2.0	3.0	3.6	3.9
최대입력 PULSE 주파수	상위 Controller가 Line Driver 출력 : 1MHz (Duty 50%일 때)/ 상위 Controller가 Open Collector 출력 : 250kHz (Duty 50%일 때) 부논리 Pulse 입력						
사용환경 (동작 시)	주위온도	0 ~ +50°C (동결되지 않을 것)					
	주위습도	85% 이하 (이슬이 맺히지 않을 것)					
	주위환경	부식성 가스·먼지가 없을 것. 물이나 기름 등이 직접 닿지 않을 것.					

CE

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

● 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER

품명	CVD503■■■-K	CVD507■■■-K	CVD512■■■-K	CVD514■■■-K	CVD518■■■-K	CVD524B■■■-K	CVD528B■■■-K	CVD538B■■■-K
구동방식	MICROSTEP 구동 BIPOLE 정전류 방식							
MOTOR 구동전류 (출하시 설정)	0.35A/相	0.75A/相	1.2A/相	1.4A/相	1.8A/相	2.4A/相	2.8A/相	3.8A/相
전원 전압	DC24V ± 10%							
입력전류 A	0.6	1.4	1.7	1.8	2.8	3.0	4.8	4.8
최대입력 PULSE 주파수	상위 Controller가 Line Driver 출력 : 1MHz (Duty 50%일 때)/ 상위 Controller가 Open Collector 출력 : 250kHz (Duty 50%일 때) 부논리 Pulse 입력							
사용환경 (동작 시)	주위온도	0 ~ +50°C (동결되지 않을 것)						
	주위습도	85% 이하 (이슬이 맺히지 않을 것)						
	주위환경	부식성 가스·먼지가 없을 것. 물이나 기름 등이 직접 닿지 않을 것.						

CE

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

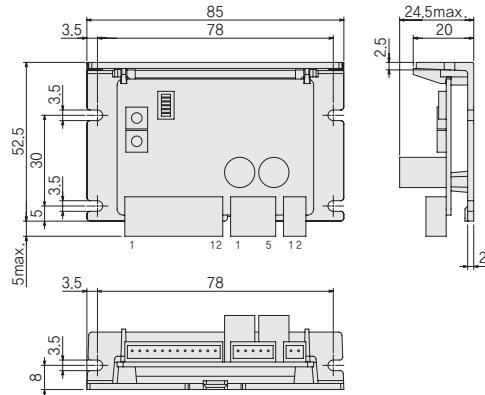
OPTION

외형도 (단위 mm)

설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
CVD205BR-K		
CVD206BR-K		
CVD215BR-K		
CVD223BR-K		
CVD223FBR-K		
CVD228BR-K		
CVD503BR-K		
CVD507BR-K		
CVD512BR-K		
CVD514BR-K		
CVD518BR-K		
CVD524BR-K		
●부속품	0.06	B1210



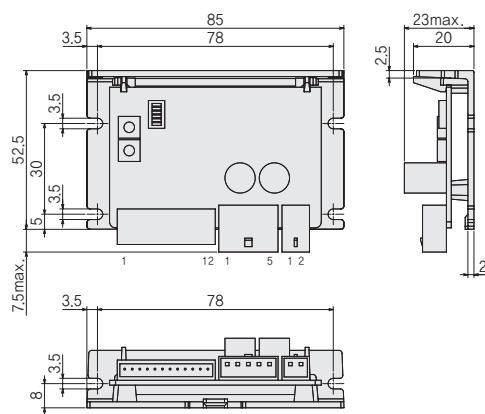
CONNECTOR HOUSING : 51103-0200 (MOLEX)

51103-0500 (MOLEX)

51103-1200 (MOLEX)

CONTACT 50351-8100 (MOLEX)

품명	무게 kg	2D CAD
CVD242BR-K		
CVD245BR-K		
CVD528BR-K		
CVD538BR-K		
●부속품	0.07	B1211



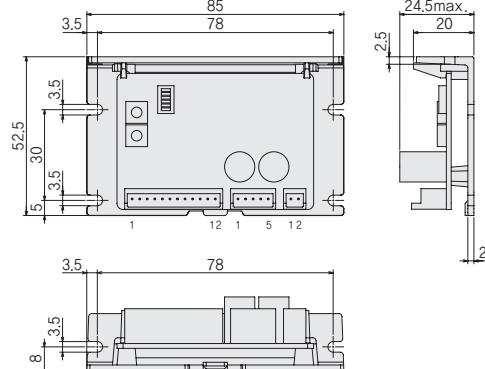
● Motor용, 전원용, 입출력신호용 Cable이 Set인 접속 Cable Set (별매) 가 마련되어 있습니다. Connector가 압착되어 있어 압착공구 없이 간단히 결선할 수 있습니다.

자세한 내용에 대해서는 126 Page를 참조하여 주십시오.

설치 PLATE 부착

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
CVD205B-K		
CVD206B-K		
CVD215B-K		
CVD223B-K		
CVD223FB-K		
CVD228B-K		
CVD503B-K		
CVD507B-K		
CVD512B-K		
CVD514B-K		
CVD518B-K		
CVD524B-K		
●부속품	0.06	B1255



CONNECTOR HOUSING : 51103-0200 (MOLEX)

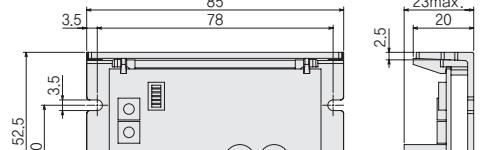
51103-0500 (MOLEX)

51103-1200 (MOLEX)

CONTACT 50217-9101 (MOLEX)

50351-8100 (MOLEX)

품명	무게 kg	2D CAD
CVD242B-K		
CVD245B-K		
CVD528B-K		
CVD538B-K		
●부속품	0.07	B1256



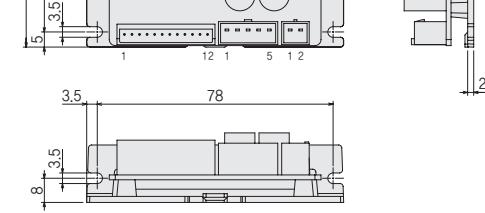
CONNECTOR HOUSING : 51067-0200 (MOLEX)

51067-0500 (MOLEX)

51103-1200 (MOLEX)

CONTACT 50217-9101 (MOLEX)

50351-8100 (MOLEX)

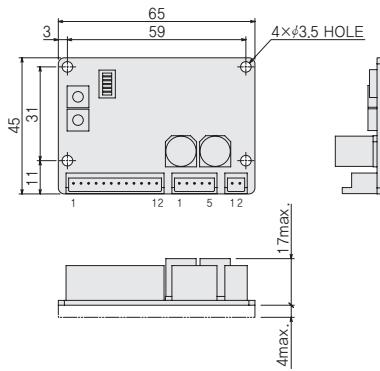


● Motor용, 전원용, 입출력신호용 Cable이 Set인 접속 Cable Set (별매) 가 마련되어 있습니다. Connector가 압착되어 있어 압착공구 없이 간단히 결선할 수 있습니다.

자세한 내용에 대해서는 126 Page를 참조하여 주십시오.

설치 PLATE 없음

2D & 3D CAD		
품명	무게 kg	2D CAD
CVD205-K	0.02	B1128
CVD206-K		
CVD215-K		
CVD223-K		
CVD223F-K		
CVD228-K		
CVD503-K		
CVD507-K		
CVD512-K		
CVD514-K		
CVD518-K		
CVD524-K		



● 부속품

CONNECTOR HOUSING: 51103-0200 (MOLEX)
51103-0500 (MOLEX)
51103-1200 (MOLEX)

CONTACT 50351-8100 (MOLEX)

- Motor 용, 전원용, 출력력신호용 Cable이 Set인 접속 Cable Set (별매) 가 마련되어 있습니다. Connector 가 입착되어 있어 입착공구 없이 간단히 결선할 수 있습니다.
자세한 내용에 대해서는 126 Page 를 참조하여 주십시오.

적용 MOTOR 일람

● 2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLAR 구동 DRIVER

DRIVER 품명			MOTOR 구동전류	적용 MOTOR
설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE	설치 PLATE 부착	설치 PLATE 없음		
CVD205BR-K	CVD205B-K	CVD205-K	0.5A/相	PKP213D
CVD206BR-K	CVD206B-K	CVD206-K	0.6A/相	PKP214D
CVD215BR-K	CVD215B-K	CVD215-K	1.5A/相	PKP22□D, PKP23□D15, PKP262FD
CVD223BR-K	CVD223B-K	CVD223-K	2.3A/相	PKP23□D23
CVD223FBR-K	CVD223FB-K	CVD223F-K	2.3A/相	PKP24□□D
CVD228BR-K	CVD228B-K	CVD228-K	2.8A/相	PKP25□D, PKP26□D14, PKP26□□D28
CVD242BR-K	CVD242B-K	—	4.2A/相	PKP26□D42
CVD245BR-K	CVD245B-K	—	4.5A/相	PKP29□D

- 적용 Motor 의 □에는 Motor Case 의 길이를 나타내는 숫자가 들어갑니다.
- 고분해능 Type 의 경우, 적용 Motor 의 □에는 Motor 종류를 나타내는 **M** (고분해능 Type) 이 들어갑니다.
- 적용 Motor는 Driver 외의 조합이 가능한지를 식별할 수 있는 문자가 기재되어 있습니다.

Encoder 부착 또는 Geared Type 과의 조합도 가능합니다.

품명에 관한 자세한 정보는 기술본부로 문의하여 주십시오.

● 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER

DRIVER 품명			MOTOR 구동전류	적용 MOTOR
설치 PLATE 부착 RIGHT ANGLE	설치 PLATE 부착	설치 PLATE 없음		
CVD503BR-K	CVD503B-K	CVD503-K	0.35A/相	PK513, PK52□
CVD507BR-K	CVD507B-K	CVD507-K	0.75A/相	PK52□H, PK54□
CVD512BR-K	CVD512B-K	CVD512-K	1.2A/相	PKP52□
CVD514BR-K	CVD514B-K	CVD514-K	1.4A/相	PK56□
CVD518BR-K	CVD518B-K	CVD518-K	1.8A/相	PKP54□
CVD524BR-K	CVD524B-K	CVD524-K	2.4A/相	PKP56□FN24, PKP56□FMN
CVD528BR-K	CVD528B-K	—	2.8A/相	PKP56□N28, PK56□H, PK59□H
CVD538BR-K	CVD538B-K	—	3.8A/相	PKP56□FN38

- 적용 Motor 의 □에는 Motor Case 의 길이를 나타내는 숫자가 들어갑니다.
- 적용 Motor는 Driver 외의 조합이 가능한지를 식별할 수 있는 문자가 기재되어 있습니다.

Encoder 부착, Geared Type 과의 조합도 가능합니다.

품명에 관한 자세한 정보는 기술본부로 문의하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

■ 접속과 운전 (2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLE DRIVERS, 5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER)

● DRIVER 각부의 명칭과 기능

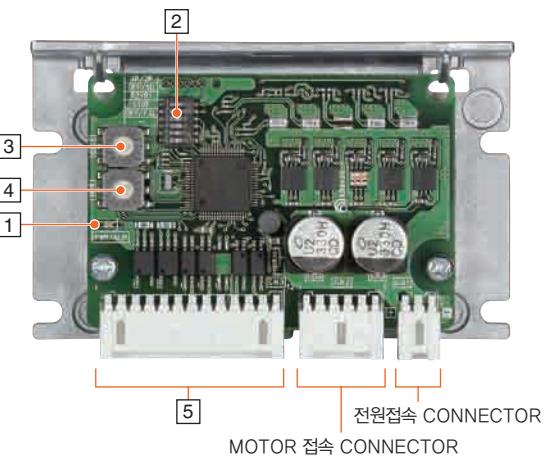
① 신호 MONITOR 표시

◇ LED 표시

표시	색	기능	점등 조건
PWR/ALM	녹색	전원 표시	전원이 입력되어 있을 때
	빨강	ALARM 표시	보호기능이 동작할 때 출력(점멸)

◇ ALARM 내용

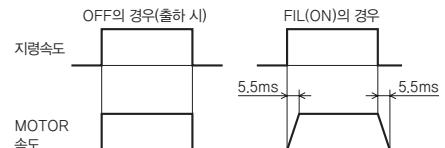
점멸 횟수	기능	작동 조건
2	과열 보호	Driver 의 기판온도가 85°C에 도달했을 때
3	과전압 보호	전원 전압이 허용치를 초과할 경우 큰 관성부하를 급정지 시킬 경우 큰 부하의 승강운전을 실시할 경우
5	과전류 보호	Motor 용 출력회로에 과대한 전류가 흐른 경우
9	EEPROM 이상	Driver 의 저장 Data가 파손되었을 때
점등	CPU 이상	DRIVER 의 CPU가 오작동한 경우



② 기능 설정 SWITCH

표시	No.	기능
1P/2P	1	Pulse 입력방식을 1Pulse 입력방식 또는 2Pulse 입력방식으로 전환할 수 있습니다.
OFF/SD	2	Smooth Drive 기능의 설정·분리를 전환할 수 있습니다.
R2/R1	3	Step각 설정 Switch와 병용하여, Step 각도를 설정합니다.
STOP	4	Motor의 정지전류를 25% 또는 50%로 전환합니다.
OFF/FIL	5	지령 Filter의 설정·해제를 전환합니다.
-	6	사용하지 않습니다.

- 지령 Filter (OFF/FIL Switch)에 따른 Motor의 응답성이 다르다.



③ STEP 각도 설정 SWITCH

표시	기능
STEP	R2/R1 Switch와 병용하여, Motor의 Step 각도를 설정합니다.

STEP각도 설정 SWITCH (STEP)눈금	R2/R1 Switch : ON 측(R1)일 경우		R2/R1 Switch : OFF 측(R2)일 경우	
	분해능(P/R)	STEP각도	분해능(P/R)	STEP각도
0	500	0.72°	200	1.8°
1	1000	0.36°	400	0.9°
2	1250	0.288°	800	0.45°
3	2000	0.18°	1000	0.36°
4	2500	0.144°	1600	0.225°
5	4000	0.09°	2000	0.18°
6	5000	0.072°	3200	0.1125°
7	10000	0.036°	5000	0.072°
8	12500	0.0288°	6400	0.05625°
9	20000	0.018°	10000	0.036°
A	25000	0.0144°	12800	0.028125°
B	40000	0.009°	20000	0.018°
C	50000	0.0072°	25000	0.0144°
D	62500	0.00576°	25600	0.0140625°
E	100000	0.0036°	50000	0.0072°
F	125000	0.00288°	51200	0.00703125°

④ 운전전류 설정 SWITCH

표시	기능
RUN	Motor의 운전전류를 설정합니다.

⑤ 입출력 신호 CONNECTOR

표시	Pin No.	입출력	신호명	기능
CN3	1	입력	CW+ (PLS+)	CW 방향으로 Motor를 회전시킵니다.
	2		CW- (PLS-)	(1Pulse 입력방식일 경우는 동작지령 Pulse 신호)
	3		CCW+ (DIR+)	CCW 방향으로 Motor를 회전시킵니다.
	4		CCW- (DIR-)	(1Pulse 입력방식일 경우는 회전방향 신호)
	5	출력	AWO+	
	6		AWO-	Motor를 無動磁로 합니다.
	7		CS+	
	8		CS-	Step 각도를 전환합니다.
	9	출력	ALM+	
	10		ALM-	Driver의 Alarm 상태를 출력합니다.(Normal Closed)
	11		TIM+	
	12		TIM-	Motor의 勵磁 상태가 勵磁 원점일 경우에 출력됩니다.

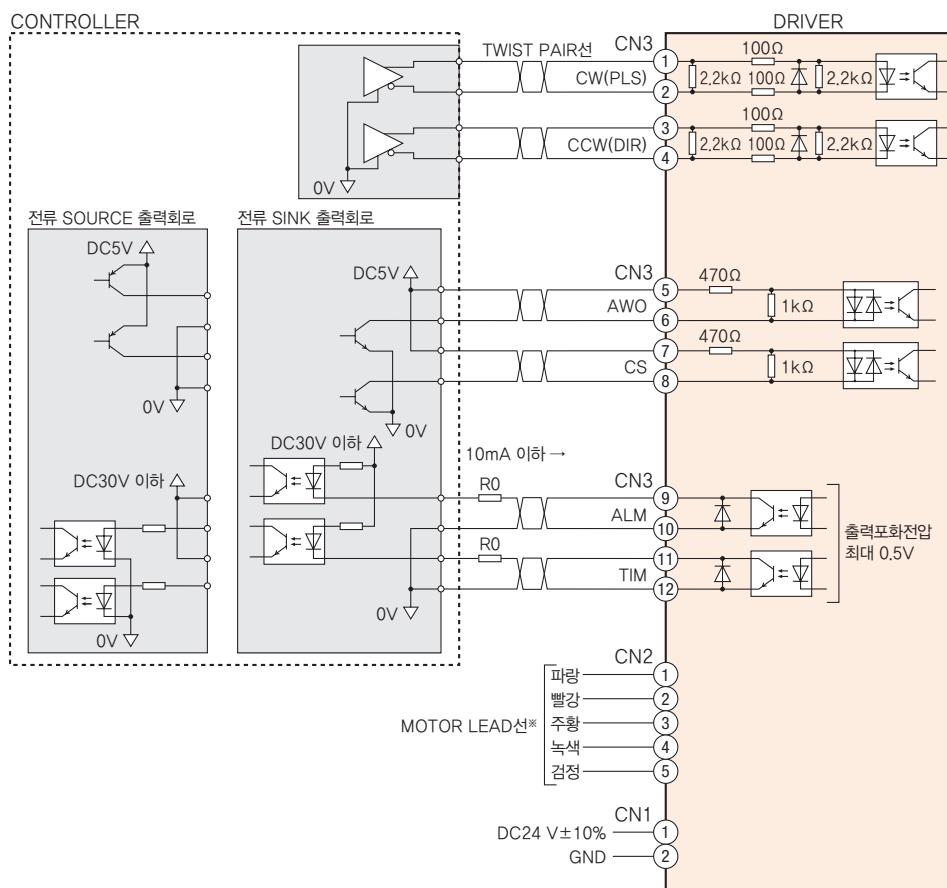
- 고분해능 Type은 표준 Type에 비하여 고분해능은 2배, Step 각도는 1/20이 됩니다.
예 : R2/R1 Switch가 ON 측(R1), STEP Switch가 '0'일 경우
고분해능 Type의 분해능 : 500 × 2 = 1000
고분해능 Type의 STEP 각도 : 0.72°/2 = 0.36°
- Geared Type을 사용할 경우, Step 각도/감속비가 실제의 Step 각도가 됩니다.

■ 접속도

● 입력신호의 전압이 DC5V 인 경우

◇ PULSE 입력이 LINE DRIVER인 경우

CONTROLLER

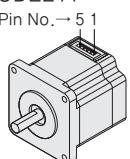


※ Motor에 따라서, Connector의 Pin 배열이 다릅니다. 자세한 내용은 아래의 접속표를 확인하여 주십시오.

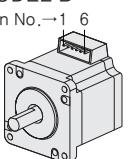
◇ 2相 CVD DRIVER의 접속표

- MOTOR : 2相PKP/PK Series Bipolar 4가닥 Lead선
- DRIVER : 2相 Stepping Motor용 Bipolar 구동 Driver

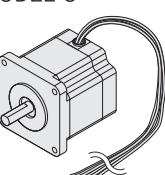
MODEL A



MODEL B



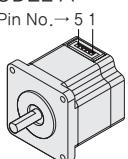
MODEL C



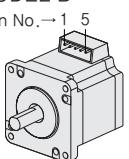
◇ 5相 CVD DRIVER의 접속표

- MOTOR : 5相PKP/PK Series
- DRIVER : 5相 Stepping Motor용 Driver

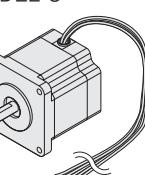
MODEL A



MODEL B



MODEL C



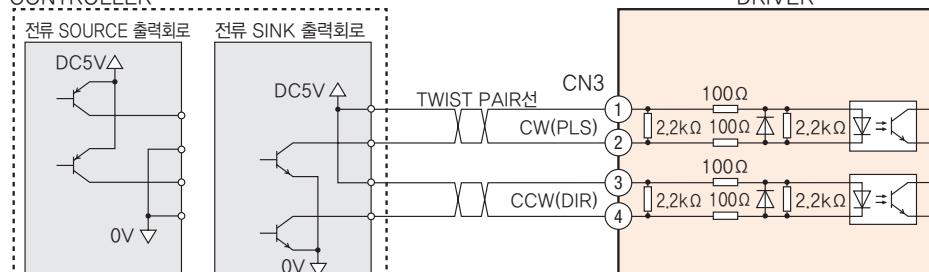
● 표의 「색」은 별매의 접속 Cable 인 Lead 선 색을 나타냅니다.

[주의]

● Model A와 Model B의 Motor는 Pin 배열이 다릅니다. 접속을 잘못 하면 정상적으로 회전하지 않습니다.

◇ PULSE 입력이 OPEN COLLECTOR일 경우

CONTROLLER



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

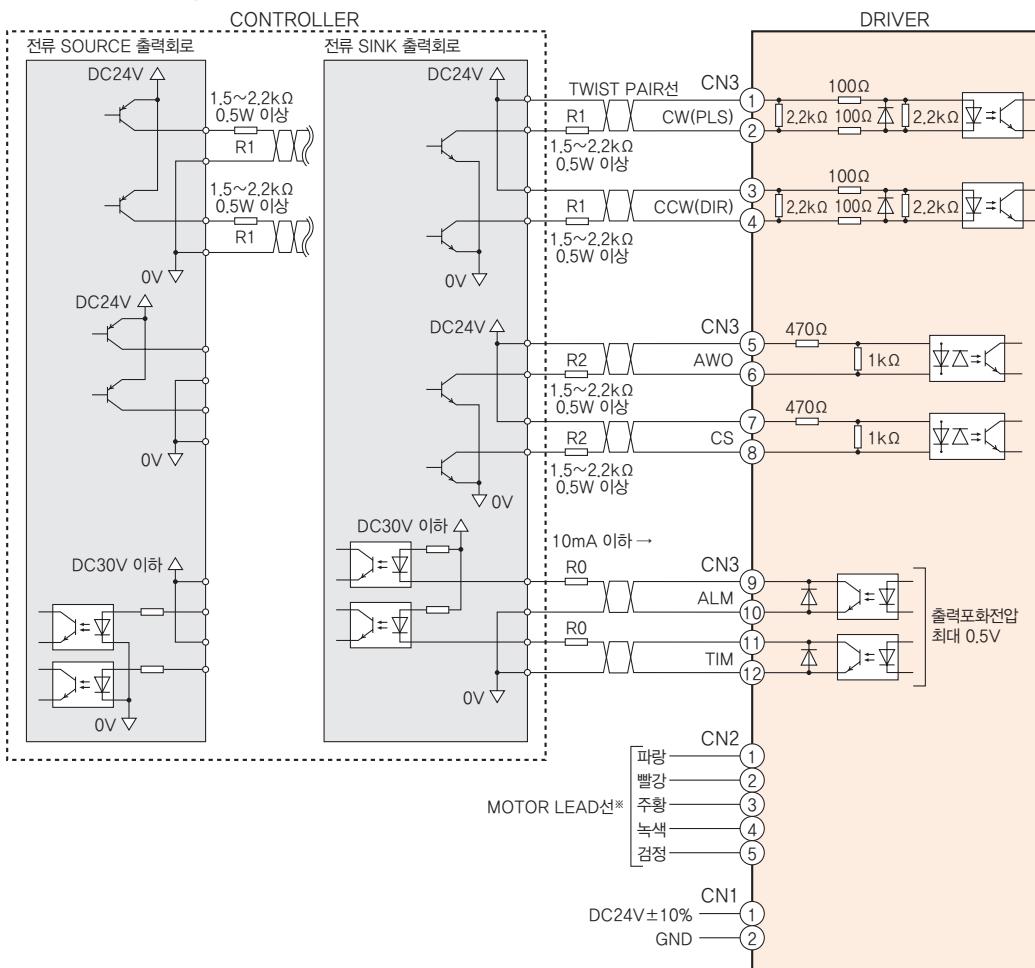
일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

● 입력신호의 전압이 DC24V인 경우

◇ PULSE 입력이 Open Collector 일 경우



*Motor에 따라서, Connector의 Pin 배열이 다릅니다. 자세한 내용은 121 Page의 접속표를 확인하여 주십시오.

[결선상의 주의사항]

◇ 입출력 신호의 접속

● 입력신호

- CW 입력, CCW 입력은 DC5V 사용입니다. DC5V를 넘는 경우에는 외부저항 R1을 접속하고, 입력전류가 7~20mA 이 되도록 조정하여 주십시오.
예)DC24V를 접속할 경우, R1 : 1.5~2.2 kΩ, 0.5W 이상
- AWO 입력, CS 입력은 DC5V 사용입니다. DC5V를 넘는 경우에는 외부저항 R2를 접속하고, 입력전류가 5~15mA 이 되도록 조정하여 주십시오.
예)DC24V를 접속할 경우, R2 : 1.5~2.2 kΩ, 0.5W 이상

● 출력신호

- 출력신호는 DC30V, 10mA 이하에서 사용하여 주십시오. 전류값이 10mA를 초과하면 외부저항 R0을 접속하여 주십시오.
- AWG24~22(0.2~0.3mm²)의 Twist Pair 선을 사용하여 주십시오.

- Pulse Line이 길어질수록 전송할 수 있는 최대 주파수가 저하되므로 가능한 짧게(2m 이내) 결선하여 주십시오.

- 출력 신호 Line은 Power Line(전원 Line, Motor Line 등)에서 100mm 이상 거리를 두고 결선하여 주십시오.

◇ 전원의 접속

- AWG22(0.3mm²)의 선재를 사용하여 주십시오. **CVD242, CVD245, CVD528 및 CVD538**은 AWG20~18(0.5~0.8mm²)의 선재를 사용하여 주십시오.
- DC 전원입력의 극성이 틀리면 Driver가 파손됩니다. 통전 전에 반드시 극성을 확인하여 주십시오.

◇ MOTOR CABLE의 연장

- AWG22(0.3mm²) 이상의 굵은 선재를 사용하여 주십시오. **CVD242, CVD245, CVD528 및 CVD538**은 AWG20(0.5mm²) 이상의 굵은 선재를 사용하여 주십시오.
Motor와 Driver 사이의 접속에 사용할 수 있는 Cable은 3기닥까지 있습니다. (**CVD242, CVD245, CVD528 및 CVD538**을 제외)
- 최대 연장거리는 10m입니다.

◇ 전반

- 부속 Connector와 Lead선 압착에는 수동 압착공구가 별도로 필요합니다. 별매의 접속 Cable은 Lead선 압착제입니다.
- 결선·배치에 따라 Motor Cable이나 전원 Cable에서 발생하는 Noise가 문제가 될 경우에는 Shield를 하거나 Ferrite Core를 사용하여 주십시오.

2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER

■ 품명 보는 방법

CMD 2 1 09 P

(1) (2) (3) (4) (5)

①	DRIVER 종류
②	2 : 2相
③	전원입력 전압
④	정격 전류
⑤	신호 입출력방식

1 : DC24V

P : Photocoupler

■ 종류

Motor 용, 입출력 신호용, DC 전원용 Driver 접속 Cable (별매) 가 마련되어 있습니다. Connector 가 입착되어 있어 압착공구 없이 간단히 결선할 수 있습니다. 자세한 내용에 대해서는 126 Page 를 참조하여 주십시오.

품명

CMD2109P

CMD2112P

CMD2120P

■ 부속품

TYPE	DRIVER 접속용 CONNECTOR	취급설명서
모든 TYPE 공통	CN1용(1개) CN2용(1개) CN3용(1개)	1부

■ 사양

CE

품명	CMD2109P	CMD2112P	CMD2120P
구동방식	Microstep 구동 Unipolar 정전류 방식		
MOTOR 구동전류 (출하시 설정)	0.95A/相	1.2A/相	2A/相
전원 전압	DC24V±10%		
입력전류 A	1.5	1.7	2.9
최대입력 PULSE 주파수	100kHz (Duty 50% 일 때) 부논리 Pulse 입력		
사용환경 (동작 시)	주위온도 주위습도 주위환경	0 ~ +40°C (동결되지 않을 것) 85% 이하(이슬이 맺히지 않을 것) 부식성 가스 · 먼지가 없을 것. 물이나 기름 등이 직접 닿지 않을 것.	

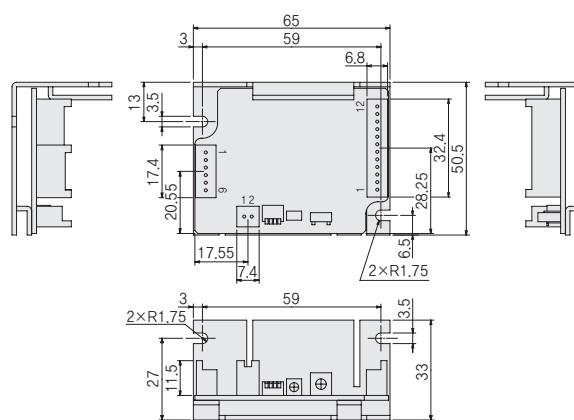
■ 외형도 (단위 mm)

2D & 3D CAD

품명	무게 kg	2D CAD
CMD2109P	0.05	B441
CMD2112P		
CMD2120P		

● 부속품

CONNECTOR HOUSING : 51103-0200(MOLEX)
51103-1200(MOLEX)
51103-0600(MOLEX)
CONTACT 50351-8100(MOLEX)



■ 적용 MOTOR 일람

DRIVER 품명	MOTOR 구동전류	적용 MOTOR
CMD2109P	0.95A/相	PKP21□U, PKP22□U, PKP24□U08, PKP243U09
CMD2112P	1.2A/相	PKP23□U, PKP24□U12
CMD2120P	2A/相	PKP246U16, PKP25□U, PKP26□U

- 적용 Motor 의 □에는 Motor Case 의 길이를 나타내는 숫자가 들어갑니다.
- 고분해능 Type 의 경우, 적용 Motor 의 □에는 Motor 종류를 나타내는 M (고분해능 Type) 이 들어갑니다.
- 적용 Motor 는 Driver 와의 조합이 가능한지를 식별할 수 있는 문자가 기재되어 있습니다.

Encoder 부착 또는 Geared Type 과의 조합도 가능합니다.

품명에 관한 자세한 정보는 기술본부로 문의하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

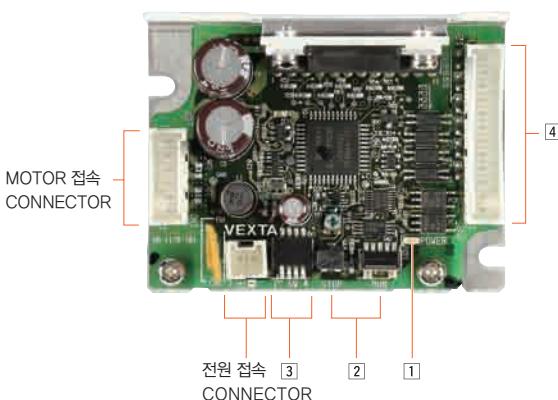
일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR
내부결선
DRIVER

OPTION

■ 접속과 운전 (2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER)

● DRIVER 각부의 명칭과 기능



1 전원입력 표시

색	기능	점등 조건
녹색	전원 표시	전원이 입력되어 있을 때

2 전류 조정 SWITCH

표시	SWITCH명	기능
RUN	MOTOR 운전전류 조정 SWITCH	Motor의 운전 전류를 조정할 수 있습니다.
STOP	MOTOR 정지 시 전류 조정 VOLUME	Motor 정지 시 전류를 조정할 수 있습니다.

3 기능 전환 SWITCH

표시	SWITCH명	기능
1	PULSE 입력방식 전환 SWITCH	Pulse 입력방식을 1Pulse 입력 방식 또는 2Pulse 입력방식으로 전환할 수 있습니다.
2,3,4	STEP 각도 설정 SWITCH	5종류의 Step 각도에서 임의의 Step 각도를 설정할 수 있습니다.

● STEP 각도 설정 SWITCH

SW-2	SW-3	SW-4	분할수	분해능	STEP 각도
OFF	OFF	OFF	1	200	1.8°
OFF	OFF	ON	2	400	0.9°
OFF	ON	OFF	4	800	0.45°
OFF	ON	ON	8	1600	0.225°
ON	OFF	OFF	16	3200	0.1125°

주의

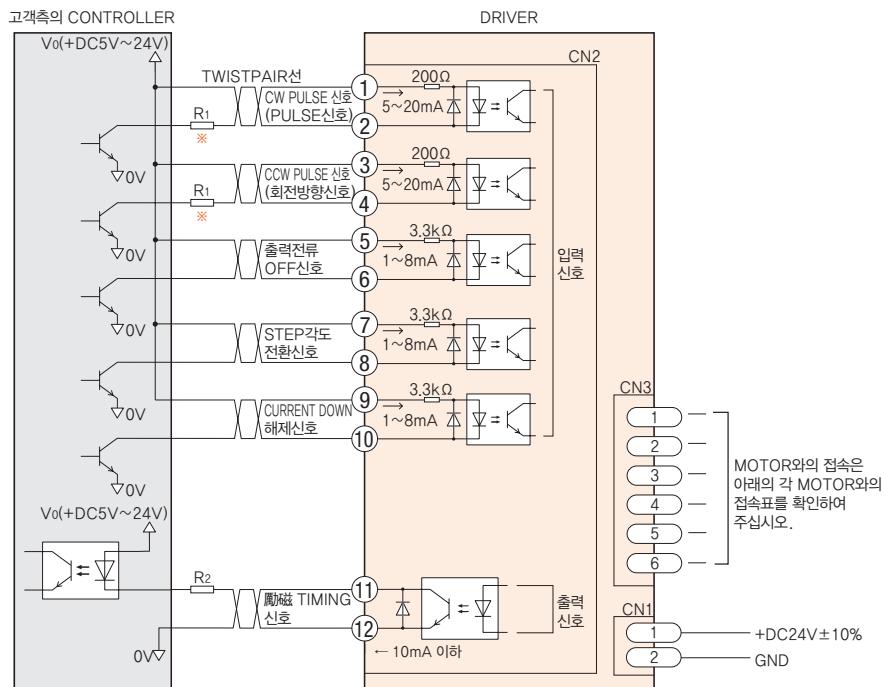
- 이 표 이외의 조합을 설정하면 분할 수는 1이 되어 기본 Step 각도로 운전합니다.
- Step 각도 = 기본 Step 각도 / 분할 수가 됩니다. 상기는 기본 Step 각도가 1.8°일 경우입니다.
- 고분해능 Type은 기본 Step 각도가 0.9°, 분해능은 1분할 400이 됩니다.
- Geared Type을 사용할 경우, Step 각도 / 감속비가 실제의 Step 각도가 됩니다.
- Step 각도 설정 Switch로 설정한 Step 각도는 Step 각도 전환(CS) 신호입력이 OFF일 때 유효합니다.
- Motor 운전 중에는 Step 각도 전환신호 입력이나 Step 각도 설정 Switch를 전환하지 마십시오. Motor가 틸조하여 정지하는 경우가 있습니다. Step 각도 설정 Switch는 Step 각도 전환신호입력이 OFF로 驅磁 Timing 신호출력이 ON일 때 전환하여 주십시오.

4 입출력 신호

표시	입출력	PIN 번호	신호명	기능
CN2	입력 신호	1	CW PULSE 신호 (PULSE 신호)	CW 방향으로 Motor를 회전시킵니다. (1Pulse 입력방식일 경우는 동작지령 Pulse 신호)
		2		
		3	CCW PULSE 신호 (회전방향 신호)	CCW 방향으로 Motor를 회전시킵니다. (1Pulse 입력방식일 경우는 회전방향 신호 Photocoupler 「OFF」: CCW, Photocoupler 「ON」: CW)
		4		
	출력 신호	5	출력전류 OFF 신호	Motor로의 출력전류를 OFF로 하면 Motor Shaft를 외력으로 회전시킬 수 있습니다.
		6		
		7	STEP 각도 전환 신호	Step 각도 설정 Switch의 설정에 관계없이 기본 Step 각도로 운전합니다.
		8		
	자동 CURRENT DOWN 분리 신호	9		
		10		자동 Current Down 기능을 분리하는 신호입니다.
	驅磁 TIMING 신호	11	驅磁 TIMING 신호	驅磁 Sequence가 Step 「0」일 경우 신호를 출력합니다.
		12		

● 접속

◇ 전류 SINK 출력회로와의 접속



[결선상의 주의사항]

◇ 입출력 신호의 접속

※ PULSE 입력신호

DC5V를 인가할 경우는 직접 접속 가능합니다.

DC5V를 넘는 전압을 인가할 때는 전류가 5~20mA 가 되도록 외부저항 R1을 접속하여 주십시오.

예) V0가 DC24V의 경우, R1 : 1.5~2.2kΩ 0.5W 이상

● 출력신호

접속되는 기기의 사양을 확인하고, 10mA가 넘 경우에는 외부저항 R2를 접속하여 주십시오.

● AWG24~22(0.2~0.3mm²)의 Twist Pair 선을 사용하여 주십시오.

● Pulse Line이 길어질수록 전송할 수 있는 최대 주파수가 저하되므로 가능한 짧게(2m 이내) 결선하여 주십시오.

● 입출력 Line은 Power Line (전원 Line, Motor Line 등)에서 100mm 이상 거리를 두고 결선하여 주십시오.

◇ 전원의 접속

● AWG22(0.3mm²)의 선재를 사용하여 주십시오.

● DC 전원입력의 극성이 틀리면 Driver가 파손됩니다. 통전 전에 반드시 극성을 확인하여 주십시오.

● 최대 연장거리는 2m입니다.

◇ MOTOR CABLE의 연장

● AWG22(0.3mm²) 이상의 굵은 선재를 사용하여 주십시오.

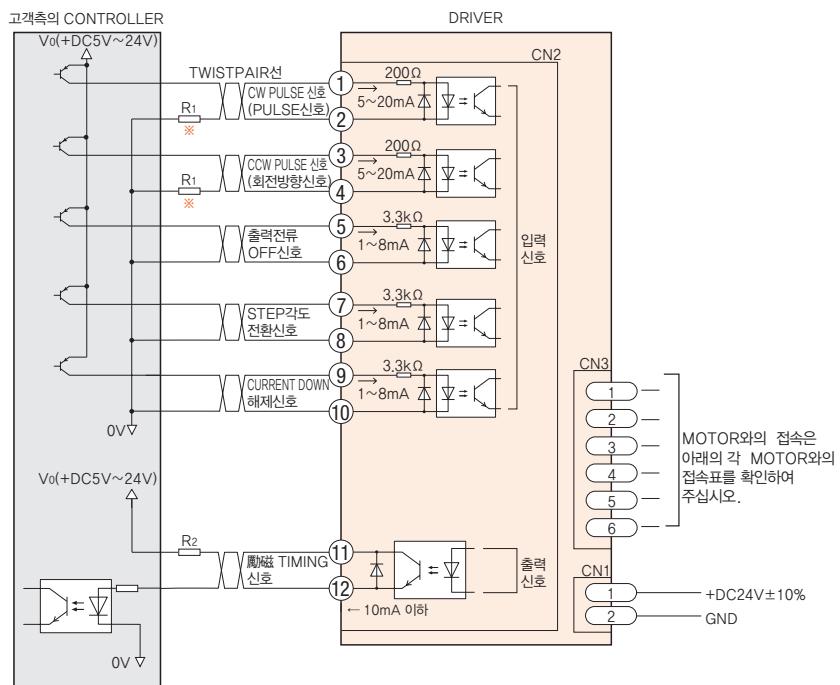
● 최대 연장거리는 2m입니다.

◇ 전반

● 부속 Connector와 Lead 선 압착에는 수동 압착공구가 별도로 필요합니다. 별매의 접속 Cable Set는 Lead 선 압착제입니다.

● 결선·배치에 따라 Motor Cable이나 전원 Cable에서 발생하는 Noise가 문제가 될 경우에는 Shield를 하거나 Ferrite Core를 사용하여 주십시오.

◇ 전류 SOURCE 출력회로와의 접속



● 2相 CMD DRIVER의 접속표

• MOTOR : 2相 PKP/PK Series Unipolar 5가닥(6가닥)Lead 선

• DRIVER : 2相 Stepping Motor용 Unipolar 구동 Driver

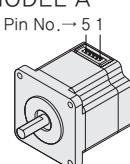
Driver CN3 Pin No.	MODEL A		MODEL B		MODEL C
	Pin No.	색	Pin No.	색	색
1	4	파랑	1	파랑	파랑
2	3	흰색	2	흰색	흰색
3	5	빨강	3	빨강	빨강
4	1	검정	4	검정	검정
5	-	-	5	노랑	노랑
6	2	녹색	6	녹색	녹색

● 표의 「색」은 별매의 접속 Cable 인 Lead 선 색을 나타냅니다.

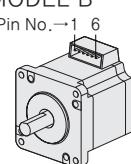
주의

● Model A와 Model B의 Motor는 Pin 배열이 다릅니다. 접속을 잘못 하면 정상적으로 회전하지 않습니다.

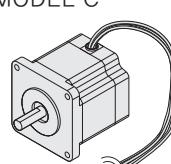
MODEL A



MODEL B



MODEL C



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM형
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

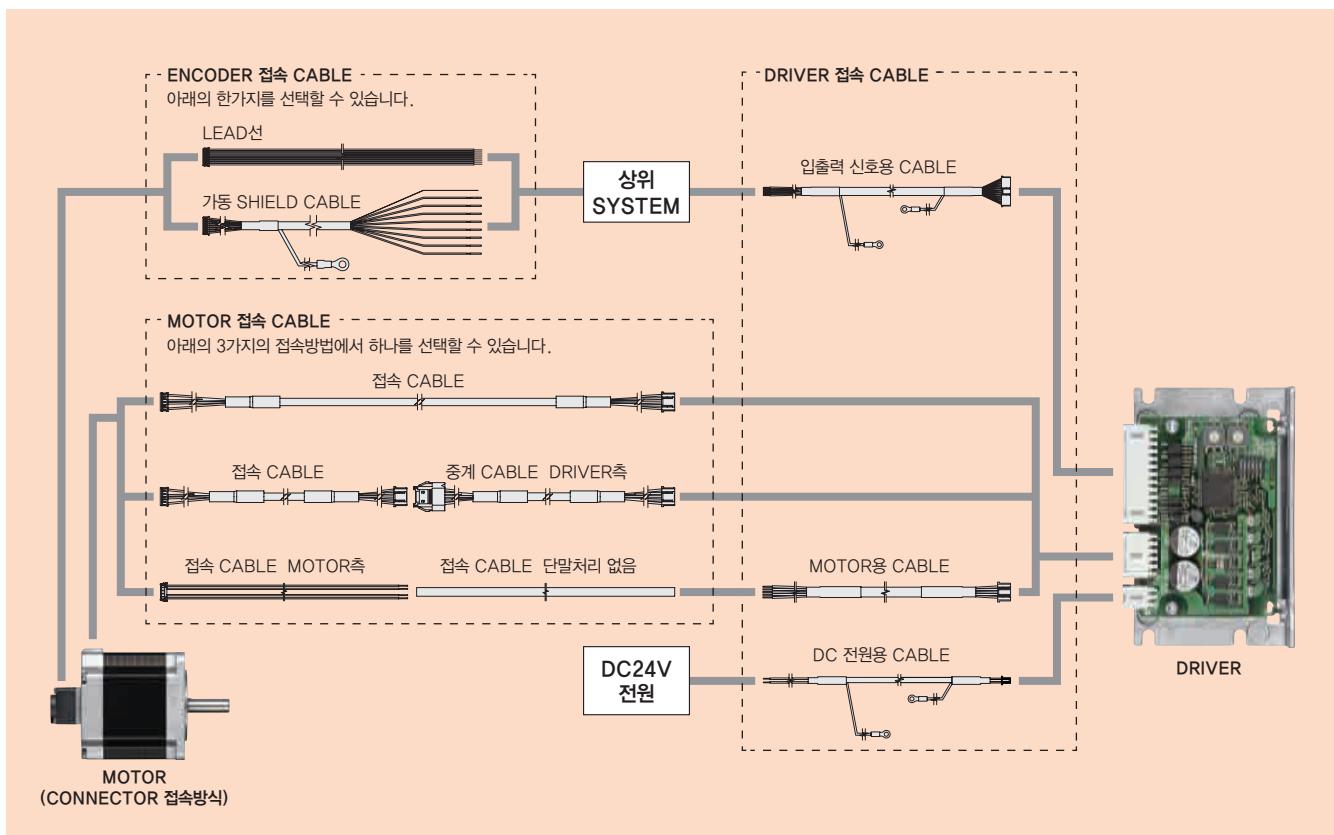
2相/5相
MOTOR 용
DRIVER

OPTION

CABLE

2相 BIPOLAR
5相
2相 UNIPOLAR
CABLE

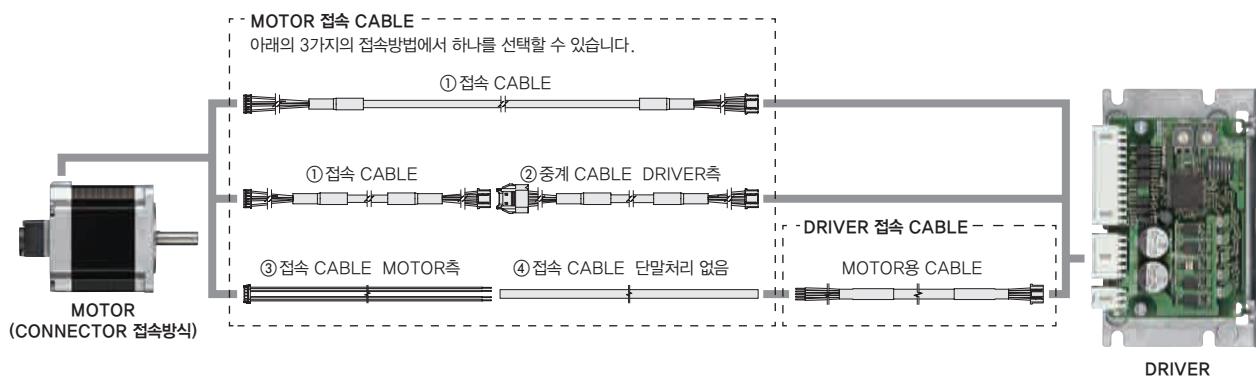
CABLE의 SYSTEM 구성 예



주의

- Motor와 Driver 사이의 접속에 사용할 수 있는 Cable은 3가닥까지입니다.
- Motor와 Driver 사이의 최대 연장거리는 아래와 같습니다.
 - 2相 Bipolar 결선 Motor와 2相 **CVD** Driver : 10m
 - 2相 Unipolar 결선 Motor와 2相 **CMD** Driver : 2m
 - 5相 Motor와 5相 **CVD** Driver : 10m

MOTOR 접속 CABLE



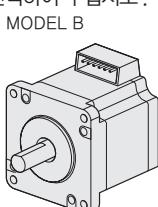
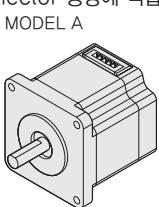
① 접속 CABLE

Connector 접속방식의 Motor와 Driver를 직접 접속하는 Cable입니다.
양측 Connector 부착이므로 Motor와 Driver를 직접 접속할 수 있습니다.



● 적용제품에 대한 주의

- ◇ CONNECTOR 접속방식의 MOTOR는 CONNECTOR의 형상이 2종류가 있습니다.
각각의 Connector 형상에 적합한 Cable을 선택하여 주십시오.



● Geared Motor, Encoder 부착에 대해서도 동일합니다.

◇ 아래의 MOTOR에 적용하는 접속 CABLE은 현재 마련되어 있지 않습니다.

- 2相 Unipolar(5가닥 또는 6가닥 Lead선)
- 2相 Stepping Motor용 Bipolar 구동 Driver **CVD242, CVD245** 와 조합할 수 있는 Motor
- 5相 Stepping Motor용 Driver **CVD528, CVD538** 와 조합할 수 있는 Motor
- Lead선 Type의 Motor

● 2相 설치치수 28mm BIPOLAR (4가닥 LEAD선)

• 적용 제품

MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL B	28mm	CVD215

• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V2AAF	0.5
CCM010V2AAF	1
CCM015V2AAF	1.5
CCM020V2AAF	2
CCM025V2AAF	2.5
CCM030V2AAF	3
CCM040V2AAF	4
CCM050V2AAF	5
CCM070V2AAF	7
CCM100V2AAF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver측(**CCM□□□V5ADFT**)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

● 2相 설치치수 35mm BIPOLAR (4가닥 LEAD선)

• 적용 제품

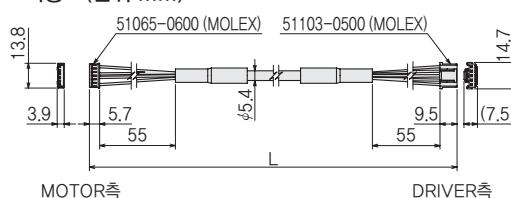
MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL B	35mm	CVD215 CVD223

• 종류

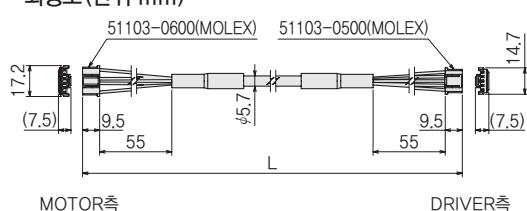
품명	길이 L(m)
CCM005V2ABF	0.5
CCM010V2ABF	1
CCM015V2ABF	1.5
CCM020V2ABF	2
CCM025V2ABF	2.5
CCM030V2ABF	3
CCM040V2ABF	4
CCM050V2ABF	5
CCM070V2ABF	7
CCM100V2ABF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver측(**CCM□□□V5ADFT**)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

• 외형도 (단위 mm)



• 외형도 (단위 mm)



2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

2相 BIPOLAR
5相

2相 UNIPOLAR

CABLE

● 2相 설치치수 42/50/51/56.4/60mm BIPOLAR (4가닥 LEAD선)

• 적용 제품

MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL A	42mm	CVD223F
	50mm	CVD228
	51mm	CVD223F
	56.4mm	CVD228
	60mm	

• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V2AEF	0.5
CCM010V2AEF	1
CCM015V2AEF	1.5
CCM020V2AEF	2
CCM025V2AEF	2.5
CCM030V2AEF	3
CCM040V2AEF	4
CCM050V2AEF	5
CCM070V2AEF	7
CCM100V2AEF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver 측 (CCM□□□V5ADFT)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

● 5相 설치치수 20/28mm

• 적용 제품

MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL B	20mm	CVD503
	28mm	CVD512

• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V5AAF	0.5
CCM010V5AAF	1
CCM015V5AAF	1.5
CCM020V5AAF	2
CCM025V5AAF	2.5
CCM030V5AAF	3
CCM040V5AAF	4
CCM050V5AAF	5
CCM070V5AAF	7
CCM100V5AAF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver 측 (CCM□□□V5ADFT)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

● 5相 설치치수 42/60mm

• 적용 제품

MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL A	42mm	CVD518
	60mm	CVD524

• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V5AEF	0.5
CCM010V5AEF	1
CCM015V5AEF	1.5
CCM020V5AEF	2
CCM025V5AEF	2.5
CCM030V5AEF	3
CCM040V5AEF	4
CCM050V5AEF	5
CCM070V5AEF	7
CCM100V5AEF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver 측 (CCM□□□V5ADFT)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

● 5相 설치치수 42mm

• 적용 제품

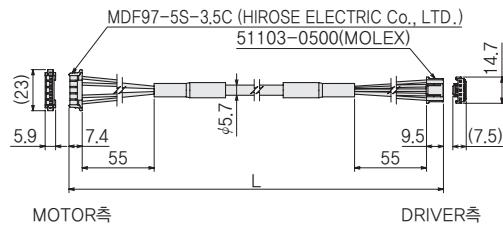
MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL B	42mm	CVD518

• 종류

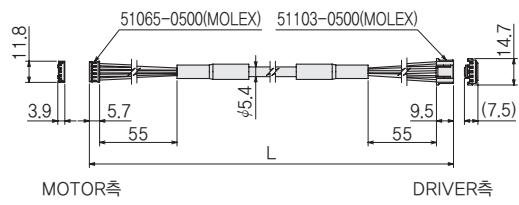
품명	길이 L(m)
CCM005V5ABF	0.5
CCM010V5ABF	1
CCM015V5ABF	1.5
CCM020V5ABF	2
CCM025V5ABF	2.5
CCM030V5ABF	3
CCM040V5ABF	4
CCM050V5ABF	5
CCM070V5ABF	7
CCM100V5ABF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver 측 (CCM□□□V5ADFT)」는 129 Page를 확인하여 주십시오.

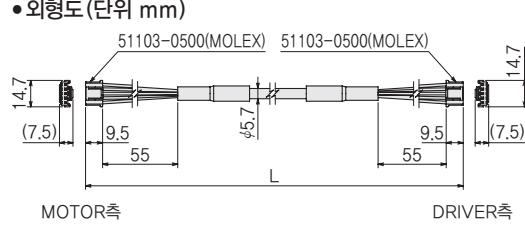
• 외형도(단위 mm)



• 외형도(단위 mm)



• 외형도(단위 mm)



● 5相 설치치수 60mm

• 적용 제품

MOTOR		DRIVER
CONNECTOR TYPE	설치치수	
MODEL B	60mm	CVD524

• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V5ACF	0.5
CCM010V5ACF	1
CCM015V5ACF	1.5
CCM020V5ACF	2
CCM025V5ACF	2.5
CCM030V5ACF	3
CCM040V5ACF	4
CCM050V5ACF	5
CCM070V5ACF	7
CCM100V5ACF	10

● 접속 Cable에 연결하는 「중계 Cable Driver 측 (CCM□□□□VSADFT)」는 아래를 확인하여 주십시오.

② 중계 CABLE DRIVER 측

「접속 Cable」에 연결하는 Cable입니다.

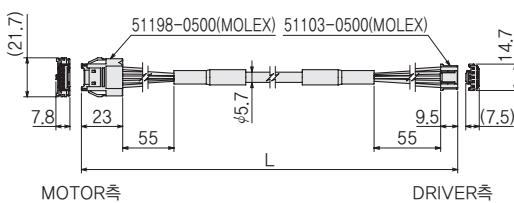
접속 Cable과 Driver 사이를 직접 접속할 수 있습니다.



• 종류

품명	길이 L(m)
CCM005V5ADFT	0.5
CCM010V5ADFT	1
CCM015V5ADFT	1.5
CCM020V5ADFT	2
CCM025V5ADFT	2.5
CCM030V5ADFT	3
CCM040V5ADFT	4
CCM050V5ADFT	5
CCM070V5ADFT	7
CCM090V5ADFT	9

• 외형도(단위 mm)



③ 접속 CABLE MOTOR 측



Motor 측에 Connector가 부착되어 있는 접속 Cable입니다.

「적용 Motor」「Cable 외형도」는 각 Motor의 사양·외형도 Page에서 확인하여 주십시오.

• 종류(2相 BIPOLE 용)

품명	길이 L(m)
LC2B06A	0.6
LC2B10A	1
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1
LC2B06C	0.6
LC2B10C	1
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1

• 종류(2相 UNIPOLAR 용)

품명	길이 L(m)
LC2U06A	0.6
LC2U10A	1
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1
LC2U06C	0.6
LC2U10C	1
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1

• 종류(5相용)

품명	길이 L(m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1
LC5N06B	0.6
LC5N10B	1
LC5N06C	0.6
LC5N10C	1
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

④ 연장용 접속 CABLE



2相 BIPOLAR
5相

2相 UNIPOLAR

CABLE

5相 Motor 및 2相 BIPOLAR 결선 Motor와 Driver 사이의 연장용 Cable입니다. Motor와 Driver 간 결선거리는 10m 이하로 하여 주십시오.

• 종류

품명	CABLE 종류	길이 L (m)	도체 AWG	마감 지름 (mm)
CC05PK5	표준 MOTOR 용 접속 CABLE	5	22(0.3mm ²)	Φ 7.2
CC10PK5		10		
CC05PK5R	표준 MOTOR 용 가동접속 CABLE	5	22(0.3mm ²)	Φ 5.8
CC10PK5R		10		

● 선심 구성 : 5심(파랑, 빨강, 주황색, 녹색, 검정)

● Cable 정격 : 105°C

● 외장 Sheath : 내유 · 내열 · 비이행성 비닐

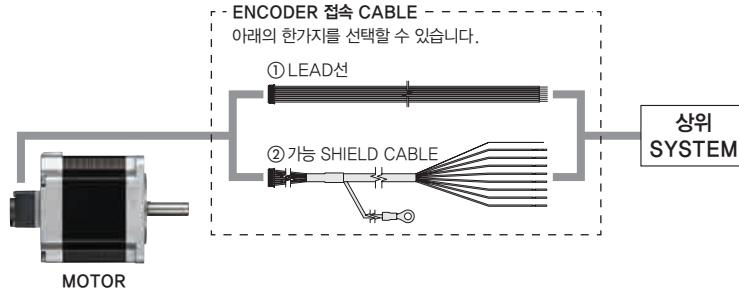
● 적용 제품 :

2相 Stepping Motor는 Motor 정격전류 2.8A 이하의 제품에 사용할 수 있습니다.

5相 Stepping Motor는 Motor 정격전류 2.4A 이하의 제품에 사용할 수 있습니다.

● 가동접속 Cable은 5相 Stepping Motor에만 사용할 수 있습니다.

■ ENCODER 접속 CABLE



① LEAD선



Motor 측에 Connector가 부착된 Encoder 접속 Cable입니다.
「Cable 외형도」는 각 Motor의 사양 · 외형도 Page에서
확인하여 주십시오.

• 종류

품명	적용 MOTOR	길이 L (m)	도체 AWG
LCE08A-006	2相 · 5相 ENCODER 부착 MOTOR	0.6	26 (0.13mm ²)

● 전입출력 Type의 Cable도 마련되어 있습니다.

자세한 내용은 당사 기술본부로 문의하여 주십시오.

② 가동 SHIELD CABLE



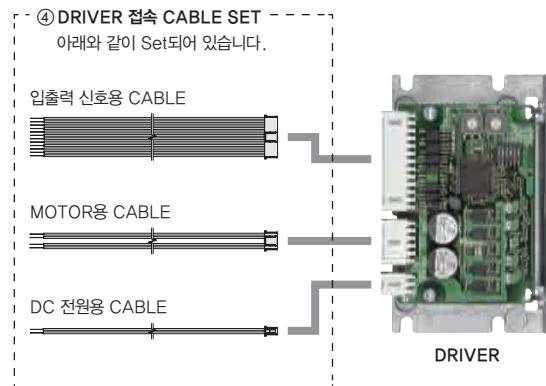
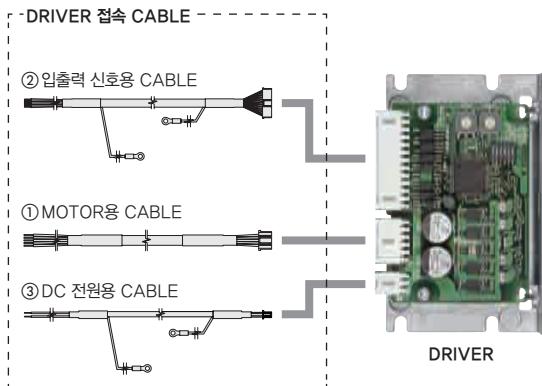
• 종류

품명	적용 MOTOR	길이 L (m)	도체 AWG
CC010E1R	2相 · 5相 ENCODER 부착 MOTOR	1	
CC020E1R		2	26 (0.13mm ²)
CC030E1R		3	

● 외형도는 당사 기술본부로 문의하여 주십시오.

Encoder와 Controller 간의 접속에 사용하는 Connector
입착완료의 가동 Shield Cable입니다. 접지하기 쉬운 Shield
Earth 선을 내었습니다.

■ DRIVER 접속 CABLE



① MOTOR용 CABLE



Motor와 Driver 사이의 접속 Cable입니다. Driver 측에 Connector가 부착되어 있습니다.

- 2相 Stepping Motor용 Bipolar 구동 Driver(품명 예 : **CVD2~**) 용의 제품은 마련되어 있지 않습니다. Driver 접속 Cable Set (Lead선 Type의 Input/output 신호용 · Motor용 · DC 전원용 → 132 Page)에 마련되어 있습니다.

• 종류

품명	적용 DRIVER	길이 L (m)	종류	도체 AWG
CC005N1	5相 STEPPING MOTOR용 DRIVER* (품명 예 : CVD5~)	0.5	비가동	22 (0.3mm ²)
CC010N1		1		
CC005N1R		0.5	가동	22 (0.3mm ²)
CC010N1R		1		
CC005U1	2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER (품명 예 : CMD2~)	0.5	고정	22 (0.3mm ²)
CC010U1		1		
CC005U1R		0.5	가동	22 (0.3mm ²)
CC010U1R		1		

* **CVD528, CVD538** 를 제외

● 외형도는 당사 기술본부로 문의하여 주십시오.

② 입출력 신호용 CABLE



상위 System과 Driver 사이의 접속 Cable입니다. Shield Cable을 채용하여, Cable 양단은 접지하기 쉬운 Earth 선 부착입니다.

• 종류

품명	적용 DRIVER	길이 L (m)	도체 AWG
CC12D005-2	2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER (품명 예 : CVD2~)	0.5	24 (0.2mm ²)
CC12D010-2		1	
CC12D015-2	2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER (품명 예 : CMD2~)	1.5	
CC12D020-2		2	

● 외형도는 당사 기술본부로 문의하여 주십시오.

③ DC 전원용 CABLE



전원과 Driver 사이의 접속 Cable입니다. Shield Cable을 채용하여, Cable 양단은 접지하기 쉬운 Earth 선 부착입니다.

• 종류

품명	적용 DRIVER	길이 L (m)	도체 AWG
CC02D005-2	2相 STEPPING MOTOR용 BIPOLEAR 구동 DRIVER* (품명 예 : CVD2~)	0.5	22 (0.3mm ²)
CC02D010-2		1	
CC02D015-2	2相 STEPPING MOTOR용 UNIPOLAR 구동 DRIVER (품명 예 : CMD2~)	1.5	
CC02D020-2		2	

* **CVD242, CVD245** 를 제외

* **CVD528, CVD538** 를 제외

● 외형도는 당사 기술본부로 문의하여 주십시오.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

④ DRIVER 접속 CABLE SET

Driver에 접속하는 Motor용, 입출력 신호용, DC 전원용 접속 Cable 01 Set로 되어 있습니다.

Driver 측에 Connector가 부착되어 있습니다.

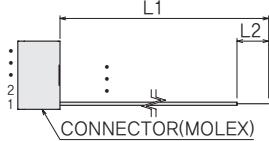


● 종류

품명	적용 DRIVER	CONNECTOR명	CONNECTOR 품명	길이 L1	길이 L2	도체 AWG
LCS04SD5	CVD503, CVD507	MOTOR용	51103-0500	0.6m	10mm	22(0.3mm ²)
	CVD512, CVD514	전원용	51103-0200			20(0.5mm ²)
	CVD518, CVD524	입출력 신호용	51103-1200			22(0.3mm ²)
LCS05SD5	CVD528, CVD538	MOTOR용	51067-0500	0.6m	10mm	22(0.3mm ²)
		전원용	51067-0200			20(0.5mm ²)
		입출력 신호용	51103-1200			22(0.3mm ²)
LCS01CVK2	CVD205, CVD206	MOTOR용	51103-0500	0.6m	10mm	22(0.3mm ²)
	CVD215, CVD223	전원용	51103-0200			20(0.5mm ²)
	CVD228	입출력 신호용	51103-1200			22(0.3mm ²)
LCS02CVK2	CVD242, CVD245	MOTOR용	51067-0500	0.6m	10mm	22(0.3mm ²)
		전원용	51067-0200			20(0.5mm ²)
		입출력 신호용	51103-1200			22(0.3mm ²)
LCS01CMK2	CMD2109P	MOTOR용	51103-0600	0.6m	10mm	22(0.3mm ²)
	CMD2112P	전원용	51103-0200			20(0.5mm ²)
	CMD2120P	입출력 신호용	51103-1200			22(0.3mm ²)

● 적용 Driver 품명은 품명이 식별 가능한 문자를 기재해 두었습니다.

● 외형도



● CONNECTOR 배열

◇ MOTOR용

• LCS0□SD5

PIN 번호	선 색
1	파랑
2	빨강
3	주황
4	녹색
5	검정

• LCS0□CVK2

PIN 번호	선 색
1	파랑
2	빨강
3	-
4	녹색
5	검정

• LCS01CMK2

PIN 번호	선 색
1	파랑
2	빨강
3	빨강
4	검정
5	노랑
6	노랑

◇ 전원용

• 모든 CABLE 공통

PIN 번호	선 색
1	빨강
2	검정

◇ 입출력 신호용

• 모든 CABLE 공통

PIN 번호	선 색
1	갈색
2	빨강
3	주황
4	노랑
5	녹색
6	파랑
7	보라색
8	회색
9	흰색
10	검정
11	갈색
12	빨강

OPTION(별매)

자세한 정보는 Homepage에서 확인하거나 기술본부로 문의하여 주십시오.

TEL : 080-777-2042(代) / HOMEPAGE : <http://www.inaom.co.kr>

FLEXIBLE COUPLING

COUPLING 종류	XGT2 ^{*1}	MC	MCS	
제품외관				
COUPLING TYPE	고감쇠능 고무	SLIT	JAW	
개요	고감쇠능 고무를 Aluminum 합금제 Hub 사이에서 형성된 1Piece 구조로 Backlash 0, 진동흡수성에 뛰어나며, 제어계 Motor에 따른 단시간에서의 고정도 위치결정운전에 적합합니다.	Aluminum 합금에 Slit를 넣은 완전 1Piece 구조로 Backlash 0, 고정도 위치결정운전에 적합합니다.	Polyurethane 제 탄성체를 Aluminum 합금제 Hub 사이에 입입한 3Piece 구조로 초기 Backlash 0, 기동 정지 시에 발생하기 쉬운 관성부하의 속도변동도 탄성체가 효과적으로 흡수. 하용전달 Torque가 크며, Geared Motor에 따른 위치결정용도에 적합합니다.	
특성 ^{*2}	BACKLASH0 TORQUE 비틀림 강성 허용 ALIGNMENT 진동 흡수	◎ ◎ ○ ○ ◎	◎ △ ○ ○ △	○ ◎ △ ○ ○
체결 방법	Clamping	Set Screw Clamping	Clamping	
재질	본체 진동흡수·완충체	Aluminum 합금 Flourine 고무	Aluminum 합금 Polyurethan	

*1 NBK Nabeya Bi-tech 회사제품

*2 특성을 보는 방법은 아래와 같습니다.

◎ : 매우 우수 ○ : 우수 △ : 조금 부족

XGT2 COUPLING

방진고무를 알루미늄 합금제 Hub간에 성형한 1Piece 구조의 Coupling입니다.

● 표준 TYPE, 고분해능 TYPE용



종류

품명
XGT2-15C-□-■
XGT2-19C-□-■
XGT2-25C-□-■
XGT2-27C-□-■
XGT2-30C-□-■
XGT2-34C-□-■
XGT2-39C-□-■
XGT2-44C-□-■

● 품명 중 □와 ■에는 Coupling의 내경을 나타내는 숫자가 들어갑니다.

MC COUPLING

Slit 구조의 1Piece Coupling입니다.

● 표준 TYPE, 고분해능 TYPE용



SET SCREW TYPE



CLAMPING TYPE

종류

◇ SET SCREW TYPE

품명
MC12□S
MC16□S
MC20□S
MC25□S
MC32□S
MC40□S
MC50□S

◇ CLAMPING TYPE

품명
MC12□C2
MC16□C2
MC20□C2
MC25□C2
MC32□C2
MC40□C2
MC50□C2

● 품명 중 □에는 Coupling 내경을 나타내는 숫자가 들어갑니다.

MCS COUPLING

Aluminum 합금제품의 Hub와 수지제품의 Spider에 따른 3Piece 구조의 Coupling입니다.

● SH GEARED TYPE, TS GEARED TYPE



종류

품명
MCS14□
MCS20□
MCS30□
MCS40□
MCS55□

● 품명 중 □에는 Coupling 내경을 나타내는 숫자가 들어갑니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR用
DRIVER

OPTION

MOTOR 설치 BRACKET

Motor 위치에 편리한 설치 Bracket이 마련되어 있습니다.



PFB
(재질 : SPCC)



PAF
(재질 : ALUMINUM 합금)



PALS
(재질 : SUS304)



PALW
(재질 : SUS304)



PAL/SOL
(재질 : ALUMINUM 합금)

● 종류

◇ 표준 TYPE, 고분해능 TYPE용

품명	MOTOR 설치자수	적용 제품
PALSO3P-2	20mm	PKP21 □
PALW03P-2		
PALSO3P-5	20mm	PK51 □
PALW03P-5		
PALSO2P	28mm	PKP22 □ PKP52 □
PALW02P		
PFB28A		
PALSO1P	35mm	PKP23 □
PALW01P		
PAFOP	42mm	PKP24 □ PKP54 □
PALOP		
PFB42A		
PAL2P-2	56.4mm	PKP26 □ PKP56 □ PK26 □
PAL2P-5	60mm	PKP56 □F
PAL4P-2	85mm	PKP29 □
PAL4P-5		PK59 □

● Stepping Motor의 Pilot를 이용해 맞물려서 설치할 수 있습니다.
(**PALOP**, **PFB28A**, **PFB42A**를 제외)

◇ SH GEARED TYPE용

품명	MOTOR 설치자수	적용 제품
PFB28A	28mm	PKP223
SOLA	42mm	PKP243
PFB42A		
SOL2A	60mm	PKP264
SOL5A	90mm	PK296

[주의]

● 상기 설치 Bracket은 Gear와 맞춤설치에 대응하지 않습니다.

◇ TS GEARED TYPE용

품명	MOTOR 설치자수	적용 제품
SOLOB	42mm	PKP54 □
SOL2M4	60mm	PKP56 □

[주의]

● 상기 설치 Bracket은 Gear와 맞춤설치에 대응하지 않습니다.

MOTOR용 CONNECTOR SET

Connector 접속방식의 Motor에 적합한 Connector Housing과 Contact Set입니다.
제품에는 첨부되어 있지만 더 여분으로 필요한 경우에 사용하여 주십시오.

● 종류

품명	적용 제품
CS2U30A	PKP223, PKP225
CS2U30B	PKP233, PKP235, PKP243M, PKP244M
CS5N30A	PK513, PKP523, PKP525
CS5N30B	PKP544M, PKP546M
CS5N30C	PKP564FM, PKP566FM, PKP569FM

- 하나에 Motor 30대분이 포장되어 있습니다. 주문 시에는 1봉투 단위로 주문하여 주십시오.
- [주의] 입착공구는 부속되어 있지 않습니다. 별도로 준비하여 주십시오.



사진은 **CS5N30B**입니다.

2相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

SLIM
TYPE

SH GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

5相 MOTOR
PKP

특징
LINE UP

품명 보는 방법/
종류

표준
TYPE

고분해능
TYPE

TS GEARED
TYPE

일반사양/
MOTOR
내부결선

2相/5相
MOTOR용
DRIVER

OPTION

기판형 DRIVER 설치BRACKET

DIN Rail에 설치하기 위한 Bracket입니다.

〈**MADP07** 사용 예〉



기판형 DRIVER COVER

기판으로의 접촉방지, 보호를 하는 Cover입니다.

설치 Plate 부착 Right Angle 의 Driver로 사용할 수 있습니다.

〈사용 예〉



● 종류

재질 : SPCC

품명	적용 DRIVER	표면처리
MADP01	CMD21□□P	
MADP07	CVD□□□BR-K CVD□□□B-K	무전해 Nickel 도금
MADP01S1	CVD□□□-K	

● 종류

재질 : 수지

품명	적용 DRIVER
PADC-CVD	CVD□□□BR-K

CLEAN DAMPER

Stepping Motor의 진동 억제, 고속성 개선에 효과적인 기계식 Damper입니다.

관성체와 Silicon Gel을 Plastic Case에 밀폐하였습니다.



●양축 Type 전용입니다.

품명	관성 MOMENT [kg·m ²]	무게 [g]	MOTOR 설치치수	적용 제품
D4CL-5.0F	34×10^{-7}	24	28mm 42mm	PKP223, PKP225, PKP523, PKP525 PKP233, PKP235 PKP243, PKP244, PKP543, PKP544 PKP245, PKP246, PKP545, PKP546
D6CL-6.3F	140×10^{-7}	62	50mm	PKP254, PKP256, PKP258
D6CL-8.0F	140×10^{-7}	61	56.4mm 60mm	PKP264, PKP266, PKP268 PK264, PK266, PKP564, PKP566 PK267, PK269, PKP568, PKP569
D9CL-14F	870×10^{-7}	105	85mm 90mm	PKP296, PKP299, PKP2913 PK296, PK596, PK599, PK5913

사용온도 환경 : -20 ~ +80°C

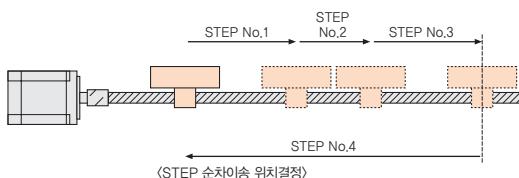
CONTROLLER

STEPPING MOTOR用 CONTROLLER

SG8030J

표면 Panel의 4개의 Touch Switch로 Data 설정 등의 조작이 모두 가능합니다. 쉬운 조작성을 실현하면서 신호선도 적고 접속도 간단합니다.

- Motor 구동시의 진동을 억제하는 Jerk Limit Control 가능
- Step 순차이송 위치결정운전 · 외부신호 운전 가능
- 최대 발진 주파수 200kHz
- 1Pulse 출력방식/2Pulse 출력방식 전환 가능



● 종류

종류	품명
DIN RAIL 설치용	SG8030J-D
매입 설치용	SG8030J-U

⚠ 안전에 관한 주의

- 사용하실 때는 취급설명서를 잘 읽어보신 다음 바르게 사용해 주십시오.
- 본 Catalogue에 실려있는 제품은 산업용 및 기기 장착용입니다. 이 외의 용도로는 사용하지 마십시오.

● 이 제품을 제조하는 사업소는 품질 Management System ISO9001 및 환경 Management System ISO14001 인증을 취득하고 있습니다.

● 본 Catalogue에 게재되어 있는 제품의 성능 및 사양은 개량을 위해 예고 없이 변경될 수 있습니다.

● 제품에 관한 문의는 본사 또는 가까운 사무소, 기술본부로 연락하여 주십시오.

● 본 Catalogue에 게재되어 있는 회사 이름 및 상품의 명칭은 각각의 회사가 소유하는 상표 또는 등록 상표입니다.

● **Orientalmotor**는 ORIENTAL MOTOR주식회사의 등록상표입니다.

- ORIENTAL MOTOR 합작사 -

INA 仁亞오리엔탈모터(株)

- 본 사 · 공 장 : 인천광역시 남동구 앵고개로 490번길 119, 남동공단 144B-9L (고잔동)
인 천 영 업 부 TEL:(032)819-8721(代) FAX:(032)819-8671
- 영 업 본 부 : 서울시 금천구 가산디지털1로 168, C동 807호 (가산동, 우림라이온스밸리)
서 울 영 업 부 TEL:(02)2026-0650(代) FAX:(02)2026-0651
- 수 원 사 무 소 : 경기도 수원시 팔달구 팔달문로 130번길 69, 가동 406호 4층 (우만동, 아이월드)
TEL:(031)252-8031 FAX:(031)252-8035
- 부 산 사 무 소 : 부산광역시 연제구 법원로 12, 로원타워 1106호 (거제동)
TEL:(051)505-8615 FAX:(051)557-5213
- 대 구 사 무 소 : 대구광역시 달서구 장산남로 21 법조빌딩 1002호 (용산동)
TEL:(053)562-4887 FAX:(053)562-4889
- 천 안 사 무 소 : 충청남도 천안시 동남구 풍세면 태학산로 353
TEL:(041)552-4166 FAX:(041)552-4168
- 대 전 사 무 소 : 대전광역시 동구 동대전로 331, (주)대웅제약B/D 402호 (기양동)
TEL:(042)626-5588 FAX:(042)626-3067
- 광 주 출 장 소 : 광주광역시 북구 첨단과기로 208번길 17-27, 애플자산센터 블루B동 2호 2층 (오룡동)
TEL:(062)383-3141 FAX:(062)383-3142

기술본부

- 설정/사용방법/기술상담
TEL:080-777-2042(代) FAX:(02)2026-5495
- 수리/양불판정의뢰
TEL:032-822-2043(代) FAX:(032)819-8745

<http://www.inaom.co.kr>
E-mail:techinfo@inaom.co.kr