## **KR-A535M** AC100-220V入力 マイクロステップドライバ

AC100-220V Input Microstep Driver

0.4~1.4A / 相対応 0.4~1.4A / phase

マイクロステップ Micro-step

フルコネクタタイプ Full connector



## ( E (**R**онs ■什 様 **Specifications**

E D	IS		Specification													
電源 Pow	er supply	AC100-220V (±10%) max.3A 50/60Hz														
駆動電流 Output current (出荷時 0.75A/相) (0.75A/phase at shipping)		定格電流0.4~1.4A/相 Rated current : 0.4~1.4A/phase デジタルSW [RUN]によって、0.4~1.4A/相まで設定が可能。 Capable of setting the current to 0.4~1.4A/phase by the digital switch "RUN"														
駆動方式	Driving Type	バイポー	ラペンタゴン定	電流駆	動方式	: Bip	olar p	entag	on co	nstan	t curre	ent dr	ive			
	信号名 Signal name	機能説明					Functional description							入力抵抗 Input resistance		
	CW+		7方式時のパルス				Pulse signal input for 1 clock mode							270Ω		
	CW-		7方式時の正転億			CW rotation input for 2 clock mode								27052		
	CCW+		コック方式時の回転方向指示入力				Rotational direction input for 1 clock CCW rotation input for 2 clock							270Ω		
入力信号 回路 Input signal circuit	CCW- H.O.+		2クロック方式時の逆転信号入力									nal				
	H.0.+	モータ励磁OFF制御信号 "H"でモータ励磁OFF				Motor exciting OFF control signal								390Ω		
	D.S.+	マイクロステップ分割選択信号					"H" for motor exciting OFF Micro-step interpolation selection									
	D.S		"L"でMS1、"H"でMS2を選択				"L" for MS1 & "H" for MS2							390Ω		
		パルス間 パルス電 フォトカフ 1クロック	፤ 0.25µsec以上 ]隔 0.25µsec以 ]圧"H" : 4~8V " プラの電流がOF 7方式時、CCW♪	上、パル L":0~ F (論理	レス周 10.5V L)から	波数 50 50N(計	OOkpp ) 合理H)	s以下	P F Tr	ulse in Pulse v riggerd at	terval : voltage the edge	0.25µs e : "H" of OFF (L	min., P for 4~ ogic"L") to	Pulse freq ~8V & "L o ON (Logic"	uency : ." for O 'H") of pho	e : 10µs max 500kpps max ~0.5V oto-coupler curren clock system
出力信号 回路	信号名 Signal name								script					出力容量 Output capacit		
	Z.P.+		原点励磁信号出力					Origin exciting output signal							max.	
	Z.P	原点励磁	<u> </u>				Switched ON while origin is being excite									
			nal is ON at the e			ence of										
(出荷時MS Setting of I	テップ分割設定 1:5、MS2:0) micro-step	with 0.72 1種類の 2種類の MS1、MS For micr	<sup>°</sup> steps. When mic みのマイクロスラ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving	ro-step テップ駆 駆動を 数を設 of one	i seque angle 動の場 させる 定する type o	ence of is chan 場合はう 場合(征 。 nly, se	iged af デジタル 主復運! t the r	ter the IVSW   動時の numbe	power MS1で 行きと er inter	supply 分割数 戻りで rpolut	v is turn 文を設え スピー	ned on, 定する。 ドを変: ing the	it may える場 える場	not be tra 合) は、テ al SW MS	ansmiti ジタル S1.	ted. ∕SW
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step	with 0.72 1種類の 2種類の MS1、MS For micr For micro	°steps. When mic みのマイクロスラ マイクロステップ S2で各々の分割	ro-step テップ駆 駆動を 数を設 of one two typ	i seque angle 動の域 させる 定する type o es.(i.e	ence of is chan 易合はう 場合(征 。 nly, se . when	iged af デジタル 主復運! t the r chang	ter the IVSW 動時の numbe ing spe	power MS1で 行きと er inter eed for	supply う割数 戻りで polut going	/ is turn 女を設た スピー ion usi and re	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning	it may える場 える場	not be tra 合) は、テ al SW MS	ansmiti ジタル S1.	ted. ∕SW
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step on	with 0.72 1種類の 2種類の MS1、MS For micr For micro set resp 設定番号	*steps. When mic みのマイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No.	ro-step テップ駆 駆動を 数を設 of one two typ	i seque angle 動の域 させる 定する type o es. (i.e erpola	ence of is chan 易合はう 場合(征 。 nly, se . when	iged af デジタル 主復運 t the r chang ing th 3	ter the IVSW 動時の numbe ing spe	power MS1で 行きと er inter eed for al SW	supply 分割数 戻りで polut going MS1;	v is turn 女を設た スピー and re and M! 7	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8	it may える場 e digita g in rec 9	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir	insmit ジタル S1. ng moti	vSW on)
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step on	with 0.72 1種類の 2種類の MS1、MS For micr For micro set resp 設定番号	<sup>°</sup> steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ 52で各々の分割 <sup>ro</sup> -step driving of ective numbers	ro-step ーップ駆動を 数を設 of one two typ of inte 0 1	i seque angle 動の域 させる 定する type o es. (i.e erpola	ence of is chan 場合はう 。 nly, se . when tion us 2 4	ged af デジタル 主復運! t the r chang ing th 3 5	ter the IVSW 動時の numbe ing spo e digit 4 8	power MS1で 行きと er inter eed for cal SW 5 10	supply 分割数 戻りで polut going MS1 a	/ is turn 女を設た スピー ion usi and re	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2.	it may える場 e digita g in rec	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir	insmit ジタル S1. ng moti	vSW on)
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step on	with 0.72 1種類の 2種類の MS1、MS For micr For micro set resp 設定番号	*steps. When mic みのマイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No.	ro-step ーップ駆動を 駆動を設 of one two typ of inte 0 1 A	i seque angle 動の場 させる 定する type o es. (i.e erpola 1 2 B	ence of is chan 易合はう 。 nly, se . when tion us 2 4 C	ged af デジタル 主復運! t the r chang sing th 3 5 D	ter the IVSW 動時の numbe ing spo e digit 4 8 E	power MS1で 行きと er inter eed for cal SW 5 10 F	supply 分割数 戻りで polut going MS1;	v is turn 女を設た スピー and re and M! 7	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8	it may える場 e digita g in rec 9	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir	insmit ジタル S1. ng moti	vSW on)
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step on	with 0.72' 1種類の2 2種類の MS1、MS For micr For micro set resp 設定番号 分割数	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を 数を設: of one two typ of inte 0 1 A 50	i seque angle 動の場 させる 定する type o es. (i.e erpola 1 2 B 80	ence of is chan 局合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100	ged af デジタル 主復運! t the r chang ing th 3 5 D 125	ter the IVSW 動時の e digit 4 8 E 200	power MS1で 行きと er inter eed for al SW 5 10 F 250	supply 分割数 戻りで polut going MS1 a 6 16	v is turn 文を設た スピー ion usi and re and M! 7 20	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25	it may える場 e digita g in rec 9 40	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir	ansmiti ジタル S1.	ted. ∕SW
(出荷時MS Setting of i interpolati	1:5,MS2:0) micro-step on	with 0.72' 1種類のA 2種類の MS1、MS For micr For micr set resp 設定番号 分割数 注)マイク	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ 52で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を設 のf one two typ of inte 0 1 A 50 Jの設定	i seque angle 動の域 さ定する erpola 1 2 B 80 番号C	ence of is chan 局合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択	r ged af デジタル 注復運 t the r chang sing th 3 5 D 125 時は、	ter the ルSW   動時の e digit 4 8 E 200 内部に	power MS1で 行きと er inter eed for cal SW 5 10 F 250 て4分	supply 分割数 戻りで polut going MS1 6 16 割の個	visturr 女を設た スピー ion usi and re and M! 7 20	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 呕動と7	it may える場 e digita g in rec 9 40 なる。	not be tra 合)は、テ al SW M! iprocatir	80 $10^{10}$	ted. /SW on) (189/80) (199/80)
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M	1 : 5, MS2 : 0) micro-step on S2 : 0 at shipping)	with 0.72' 1種類の2 2種類の5 MS1、MS For micr For micr set resp 設定番号 分割数 注)マイク Note) Wh	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step ーップ駆動を 数を設 of one two typ of inte の 1 1 人 50 Jの設定 micro-s	i seque angle 動の域 させる 定する cstype o es. (i.e erpola 1 2 80 番号C step int	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 erpolat	rged af デジタル 主復運! t the r chang ing th 3 5 D 125 い時は、 ing No	ter the ルSW 動時の e digit 4 8 E 200 内部に . is "0.	power MS1で 行きと er inter eed for al SW 5 10 F 250 て4分 1", 1/4-	supply 分割数 戻りで polut going MS1 a 6 16 割の促 interpo	v is turn 女を設え スピー ion usi and re and M 7 20 気振動馬 blate lo	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 変動と7 w-freq	it may える場 e digita g in rec 9 40 なる。	not be tra 合)は、テ al SW M! iprocatir	80 $10^{10}$	ted. /SW on) (189/80) (199/80)
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 駆動電流の)	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定	with 0.72'       1種類の2       2種類の5       MS1、MS       For micr       For micr       set resp       設定番号       分割数       注)マイン       Note) Wh       モータ回	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ 52で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を設 of one two typp of inte 0 1 A 50 Jの設で ジタル	i seque angle 動の均 させる 定する type o es. (i.e erpola 1 2 80 番号C Step int SW R	ence of is chan 高合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 cerpolat	ged af デジタル 主復 単 t the r chang ing th 3 5 D 125 時は、 ing No よって	ter the IVSW 動時の umbe ing spo e digit 4 8 E 200 内部に . is "0. 下表か	power MS1で 行きと rr inter eed for cal SW 5 10 F 250 て4分 1", 1/4- ら選択	supply 分割数 の割数 の り の の の の の の の の の の の の の の の の の	v is turn 女を設え スピー ion usi and re and M 7 20 低価動見 の に する で で で な で で で な の の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の の い に う の の い に う の の い ら う の の い ら い う の の い に の の の の い ら い ら の の の の い い ら の の の い い ら の の の の の の の の の の の の の	ned on, 定する。 ドを変: ing the turning S2. 8 25 変動とで w-freq 5。	it may える場 g in rec 9 40 なる。 uency o	not be tra 合) は、テ at SW Mi iprocatir でいい でいい なり た	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of i interpolati (MS1:5, M 駆動電流の) (出荷時設定 Setting of o	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current	with 0.72 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micro Set resp 設定番号 分割数 注)マイパ Note) Wh モータ回 The outp	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を設 of one two typp of inte 0 1 A 50 Jの設で ジタル	i seque angle 動の均 させる 定する type o es. (i.e erpola 1 2 80 番号C Step int SW R	ence of is chan 高合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 cerpolat	ged af デジタル 主復 単 t the r chang ing th 3 5 D 125 時は、 ing No よって	ter the IVSW 動時の umbe ing spo e digit 4 8 E 200 内部に . is "0. 下表か	power MS1で 行きと rr inter eed for cal SW 5 10 F 250 て4分 1", 1/4- ら選択	supply 分割数 の割数 の り の の の の の の の の の の の の の の の の の	v is turn 女を設え スピー ion usi and re and M 7 20 低価動見 の に する で で で な で で で な の の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の い に う の の い に う の の い に う の の い ら う の の い ら い う の の い に の の の の い ら い ら の の の の い い ら の の の い い ら の の の の の の の の の の の の の	ned on, 定する。 ドを変: ing the turning S2. 8 25 変動とで w-freq 5。	it may える場 g in rec 9 40 なる。 uency o	not be tra 合) は、テ at SW Mi iprocatir でいい でいい なり た	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of i interpolati (MS1:5, M 駆動電流の) (出荷時設定 Setting of o	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 註:5)	with 0.72' 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micr Set resp 設定番号 分割数 注)マイパ Note)Wh モータ回 The outp 設定番号	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 o-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を 数を設 of one two typp of inte 0 1 A 50 Jの設定 デジタル e motor	sequiu angle 動の均 定する たする たする にerpola 1 2 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8	ence of is chan 易合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 terpolat UN に ation is 2 0.57	ged af デジタル 注復運 t the r chang ing th 3 5 D 125 時は、 ing No よって s set by 3	ter the レSW 動時の umbeing spo e digit 4 8 200 内部に . is "0. 下表か y the d 4 0.71	power MS1で 行きと rr inter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77	supply 分割数 テpolut going MS1: 6 16 割の促 interpo して設 witch	v is turn 文を設た スピー ion usi and re and M! 7 20 低版動馬 の にする "RUN" 7	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 変動とで w-freq 5。 ' to sel	it may える場 a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9	not be tra 合) は、テ at SW Mi iprocatir でいい でいい なり た	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of i interpolati (MS1:5, M 駆動電流の) (出荷時設定 Setting of o	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current	with 0.72' 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micr Set resp 設定番号 分割数 注)マイパ Note)Wh モータ回 The outp 設定番号	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation	ro-step テップ駆動を設 がのすので なりの の の の の し の の し の の し の の の の の の の の の の の の の	sequiu angle 動の均 させる させる たする type o es. (i.e erpola 1 2 B 80 番号C in rot 1 0.5 B	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 terpolat UN に ation is 2 0.57 C	ged af デジタル 主復運 t the r chang g th 3 5 D D 5 時は、 い で り の 、 ジタル 注復運	ter the レSW 動時の numbe e digit 4 8 E 200 内部に 、is "0. 下表か y the d 4 0.711 E	power MS1で 行きと rr inter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F	supply 分割数 テpolut going MS1 6 16 割の促 interpol して設 witch	v is turn 文を設た スピー ion usi and re and M! 7 20 低版動馬 の にする "RUN" 7	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 25 ww-freq 5。 ' to sel 8	it may える場 a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9	not be tra 合) は、テ at SW Mi iprocatir でいい でいい なり た	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 駆動電流の) (出荷時設定 Setting of r (Setting "5	1 : 5、MS2 : 0) micro-step on S2 : 0 at shipping) 設定 E : 5) driving current 5" at shipping)	with 0.72 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micro Set resp 設定番号 分割数 注)マイパ Note)Wh モータ回 The outp 設定番号 電流(A)	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation 中ロステップ分割 enen the setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current (A)	ro-step - ップ駆動を数を設 の f one two type of inte 0 1 1 0 1 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	sequiu angle 動の均 定する 定する type o es. (i.e erpola 1 2 80 番号C SW R 5 5 80 80 80 80 80 80 80 80 80 80 80 80 80	ence of is chan 易合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 cerpolat UN に。 ation is 2 0.57 C 1.22	ged af デジタ 注復運 t the r chang ting th 3 5 D D 5 B時は、 い で 8 8 6 6 3 0.63 D 1.27	ter the ルSW 動時の numbe e digit 4 8 8 200 内部に . is "0. 5 表か y the d 4 0.71 E 1.33	power MS1で 行きと rr inter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4	supply 分割機 戻りで polut going MS1; 6 16 割の低 interpp して設 witch 6 0.84	v is turn 女を設た スピー ion usi and re and M 7 20 気振動馬 olate lo 定する "RUN" 7 0.9	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 Wo-freq 5。 ' to sel 8 0.96	it may える場 a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9	not be tra 合) は、テ at SW Mi iprocatir でいい でいい なり た	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 駆動電流のi (出荷時設定 Setting of r (Setting "5 自動カレント	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5 <sup>°</sup> at shipping)	<ul> <li>with 0.72'</li> <li>1種類の2</li> <li>2種類の7</li> <li>MS1、MS</li> <li>For microset resp</li> <li>設定番号</li> <li>分割数</li> <li>注)マイパ</li> <li>Note) Wh</li> <li>モータ回</li> <li>The outp</li> <li>設定番号</li> <li>電流(A)</li> <li>モータ停</li> </ul>	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation 中日た setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current (A)	ro-step - ップ駆動数を設 の f one two type of inte 0 1 1 の の の し の し の し の し の し の し の し の し の し の し の し の し の の の の の の の の の の の の の	sequiu angle 動の域 を定する たする たする に i.eerpola 名 80 SW R 80 SW R 1 1 0.5 B 1.15 SW S	ence of is chan 易合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 c erpolat 2 0.57 C 1.22 FOP に	ged af デジタ、 主復運 t the r chang t the r chang t n 3 5 0 2 5 0 2 5 0 125 0 5 5 0 0 5 5 0 0 5 5 0 0 125 0 0 125 0 0 125 0 0 125 0 0 0 125 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	ter the レSW 動時の numbe ing spice e digit 4 8 E 200 内部に 5 表か y the d 4 0.711 E 1.33 下表か	power MS1で 行きと r inter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4 少ら選掛	supply 分割機 戻りで rpolut going MS1: 6 16 16 18 0.04 0.84	visturn 女を設た スピー ion usi and re and M 7 20 低版目し 定する でで、 でのしまする でで、 でのしまする でで、 ないのした。 でののした。 でののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でのののので、 でののので、 でののので、 でのののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でのののので、 でののので、 でのののので、 でののので、 でののので、 でののので、 でのののので、 でののので、 でのののので、 でのののので、 でのので、 でのので、 でののので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でののので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でののでので、 でののでので、 でののでので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのので、 でのでので、 でのので、 でのので、 でののでので、 でのので、 でのででので、 でのでので、 でのでので、 でのでのでので、 でのでので、 でのでので、 でのでので、 でのでので、 でのでので、 でのでのでのでのでのででので、 でのでのでででのでででのでのでででのでででのでででのでででででのででででででで	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 Wo-freq 5。 ' to sel 8 0.96	it may it may える場 e digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir driving ta m the ta	ansmit ジタル 51. ag moti 05 4 51 kes pla	ted. vSW on) vsv vsv vsv vsv vsv vsv vsv vs
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 駆動電流の) (出荷時設定 Setting of r (Setting "5 自動カレント (出荷時設定	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5" at shipping) 、ダウン設定 E:5)	with 0.72           1種類の2           2種類の7           MS1、MS           For micros           For micros           家庭市客男           設定番号           分割数           注)マイパ           Note)Wh           モータ回           The outp           設定番号           電流(A)           モータ停値	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 o-step driving of ective numbers Set No. Interpolation やロステップ分割 enen the setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current (A)	ro-step = ップ駆動 駆動を設 f one two type of inte 0 1 A 50 Jの設定 ジタル e motor 0 0.4 A 1.09 ジタル	sequiu angle 動の域 を定する たりを。(i.e. erpola 1 2 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8 8	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 terpolat UN に ation is 2 0.57 C 1.22	ged af デジタル 主復運 t the r chang t the r chang t the r chang t n t t t t t t t t t t t t t t t t t	ter the レSW 動時の numbe ing spice e digiti 4 8 E 200 内部に 、is "0. 下表か y the d 4 0.711 E 1.33 下表力	power MS1で 行きと rrinter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4 Pら選択 ス入力	supply 分割数 戻りで polut going MS1: 6 16 割の仮 interp して設 witch 6 0.84	vistum 女を設定 スピー ion usi and re and M 7 20 低振動馬 olate lo 定する "RUN" 7 0.9 安定する	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 w-freq 5。 ' to sel 8 0.96	it may it may a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02 が減少	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir driving ta m the ta する。	Ansmit デジタル 51. ag moti 451 kes pla ble bel	ted. 2SW on) (5,0,0,0,0) (5,0,0,0,0) MS2 nce inside. ow. (5,0,0,0,0) MS2 nce inside. (5,0,0,0,0) RUN
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 取動電流の) (出荷時設立 Setting of o (Setting "5 自動カレント (出荷時設立 Automatic	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5 <sup>°</sup> at shipping)	with 0.72'         1種類の2         2種類の7         MS1、MS         For microstresp         設定番号         分割数         注)マイパ         Note)Wh         モータ回         The outp         設定番号         電流(A)         モータ停         この数値         The outp	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation 中日た setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current (A)	ro-step -ップ駆動を設 の 「 シープ 駆動を設 の の の の し の し の し の し の し の し の し の し の し の の の の の の の の の の の の の	sequiu angle 動の域 させる させる たする type o es. (i.e. erpola 1 2 B 80 SW R in rot 1 0.5 B 1.15 SW S 、 (-セ.2)	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 erpolat UN に ation is 2 0.57 C 1.22 FOP に ットです onary i	ged af デジタル 主復運 t the r changg th 3 5 D D 5 B B 6 4 5 0 6 5 0 7 5 8 5 8 5 0 7 7 5 8 5 7 7 8 5 8 5 0 7 7 8 5 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7	ter the レSW 動時の numbe ing spi e digit 4 8 E 200 内部に . is "0. 下表か y the d 4 0.711 E 1.33 下表力 パルレジャン マンルレジャン y the c	power MS1で 行きと rrinter eed for al SW 5 10 F 250 て4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4 Pら選扔 く入力和 ligital s	supply 分割機 戻りで polut going MS1: 6 16 割の仮 interp して設 witch 6 0.84	v is turn 女を設定 スピー ion usi and re and M 7 20 低振動馬 olate lo 定する "RUN" 7 0.9 ひまうの のののでの でのののでの でのののでの でのののでの でのののでの でののののでの でののでの でのののでの でのののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でのでの でのでの でのでのでの でのでのでの でのでのでのでの	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 ww-freq 5。 ' to sel 8 0.96 る。 で電流; ' to sel	it may it may える場 a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02 が減少 ect fro	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir iprocatir driving ta m the ta する。 m the tal	Ansmitt S1. ag moti AS1 kes pla ble bel	ted. xSW on) xSW an) xS2 ace inside. ace inside.
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 取動電流の) (出荷時設立 Setting of o (Setting "5 自動カレント (出荷時設立 Automatic	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5" at shipping) 、ダウン設定 E:5) current-down	with 0.72 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micro Set resp 設定番号 分割数 注)マイイ Note)Wh モータ回 The outp 設定番号 電流(A) モータ停 この数値 The outp The outp The outp The outp The outp The outp The outp	*steps. When mic みのマイクロステップ マイクロステップ S2で各々の分割 o-step driving of ective numbers Set No. Interpolation かロステップ分割 enen the setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current (A)	ro-step -ップ駆動を設 の 「 シープ 駆動を設 の の の の し の し の し の し の し の し の し の し の し の の の の の の の の の の の の の	sequiu angle 動の域 させる させる たする type o es. (i.e. erpola 1 2 B 80 SW R in rot 1 0.5 B 1.15 SW S 、 (-セ.2)	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 4 C 100 .1選択 erpolat UN に ation is 2 0.57 C 1.22 FOP に ットです onary i	ged af デジタル 主復運 t the r changg th 3 5 D D 5 B B 6 4 5 0 6 5 0 7 5 8 5 8 5 0 7 7 5 8 5 7 7 8 5 8 5 0 7 7 8 5 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7	ter the レSW 動時の numbe ing spi e digit 4 8 E 200 内部に . is "0. 下表か y the d 4 0.711 E 1.33 下表力 パルレジャン マンルレジャン y the c	power MS1で 行きと rrinter eed for al SW 5 10 F 250 て4分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4 Pら選扔 く入力和 ligital s	supply 分割機 戻りで polut going MS1: 6 16 割の仮 interp して設 witch 6 0.84	v is turn 女を設定 スピー ion usi and re and M 7 20 低振動馬 olate lo 定する "RUN" 7 0.9 ひまうの のののでの でのののでの でのののでの でのののでの でのののでの でののののでの でののでの でのののでの でのののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でののでの でのでの でのでの でのでのでの でのでのでの でのでのでのでの	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 ww-freq 5。 ' to sel 8 0.96 る。 で電流; ' to sel	it may it may える場 a digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02 が減少 ect fro	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir iprocatir driving ta m the ta する。 m the tal	Ansmitt S1. ag moti AS1 kes pla ble bel	ted. rSW on) rSW rSW rSC rS
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 取動電流の) (出荷時設立 Setting of o (Setting "5 自動カレント (出荷時設立 Automatic	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5" at shipping) 、ダウン設定 E:5) current-down	with 0.72 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For micro Set resp 設定番号 分割数 注)マイイ Note)Wh モータ回 The outp 設定番号 電流(A) モータ停 この数値 The outp The outp The outp The outp The outp The outp The outp	*steps. When mic みのマイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation クロステップ分割 men the setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current(A) 正時の電流はテ はRUN電流に文 ut current to the e is set by the pe Set No.	ro-step -ップ駆動を設 のf one two typ of inte 0 1 1 0 1 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	sequination of the sequence	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 100 .1選択 c 100 .1選択 c 1.22 0.57 C 1.22 C 1.22 C 1.22 C 1.22 C 1.22	ged af デジタ、 主復運 t the r chang the r chan	ter the ルSW 動時の e digit 4 8 200 内部に i.is "0. 200 内部に 1.33 下表か ジルン ジャレン シッ the c	power MS1で 行きと r inter eed for al SW 5 10 74分 1", 1/4- ら選択 igital s 5 0.77 F 1.4 少ら選邦 は自い に 5 50	supply 分割機 アpolut going MS1: 6 16 16 18 10 0 8 割の の で 歌いた ら の の の の の の の の の の の の の の の の の の	v is turn 女を設た スピー ion usi and re and M 7 20 転動馬 の にする で で で の の の の の い い こ な の の の の の の の の の の の の の	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 w-freq 5。 ' to sel 0.96 る。 で電流; ' to sel rox. 50	it may it may える場 e digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02 が減少 ect fro 0ms at	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir iprocatir driving ta m the ta する。 m the tal	Ansmitt S1. ag moti AS1 kes pla ble bel	ted. xSW on) xSW an) xS2 ace inside. ace inside.
(出荷時MS Setting of r interpolati (MS1:5, M 取動電流の) (出荷時設立 Setting of o (Setting "5 自動カレント (出荷時設立 Automatic	1:5、MS2:0) micro-step on S2:0 at shipping) 設定 E:5) driving current 5" at shipping) 、ダウン設定 E:5) current-down	with 0.72' 1種類の2 2種類の7 MS1、MS For microset resp 設定番号 分割数 注)マイン Note)Wh モータ回 The outp 設定番号 電流(A) モータ停値 The outp The outp	*steps. When mic みのマイクロステップ S2で各々の分割 ro-step driving of ective numbers Set No. Interpolation クロステップ分割 men the setting of 転時の電流はテ ut current to the Set No. Current(A) 正時の電流はテ はRUN電流に文 ut current to the e is set by the pe Set No.	ro-step - ップ駆動数を設 の f one two typ of inte 0 1 1 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0	sequination of the sequence	ence of is chan 場合はラ 。 nly, se . when tion us 2 100 .1選択 c 1.1選択 100 1.1選択 100 1.22 0.57 C 1.22 0.57 C 1.22 0.57 C 1.22	ged af デジタ 注復運 t the r chang the r the r chang the r chang the r the r chang the r the r chang the r the r chang the r the r chang the r chang the r chang the r chang the r chang the r the r chang the r chan	ter the レSW 動時の numbe ing spice e digit 4 8 200 内部に 、is "0. の 小部に 1.33 下表か パリルこ シマリルこ 4 4	power MS1で 行きと r inter eed for al SW 5 10 F 250 で4分 1", 1/4- ら選択 igital s 0.77 F 1.4 少ら選邦 入力和 igital s 1.4 少ら選邦	supply 分割機 アpolut going MS1: 6 16 16 18 10 0 8 割の の の の の の の の の の の の の の の の の の	vis turn 女を設た スピー ion usi and re and M 7 20 低価 転目 0 定する で で の の の の の し の で で つ の の の の の の の の の の の の の	ned on, 定する。 ドを変 ing the turning S2. 8 25 w-freq 5。 ' to sel 0.96 る。 で電流; ' to sel rox. 50 8	it may it may える場 e digita g in rec 9 40 なる。 uency o ect fro 9 1.02 が減少 ect fro 0ms af 9	not be tra 合) は、テ al SW M! iprocatir iprocatir driving ta m the ta する。 m the tal	Ansmitt S1. ag moti AS1 kes pla ble bel	ted. rSW on) rSW rSW rSC rS