

A1-SQ6 シリーズ



A1-SQ6シリーズ

A1-SQ6RS (速度制御)

A1-SQ6RP (位置制御)

ドライバ・エンコーダ機能 内蔵

□60×L48.5mm

オールインワンタイプ

シンプルサーボモータ

A1-SQ6 (速度制御)

ドライバ 内蔵

□60×L48.5mm

オールインワンタイプ

ブラシレスモータ

●品名

A1-SQ6□-101/S60G□□

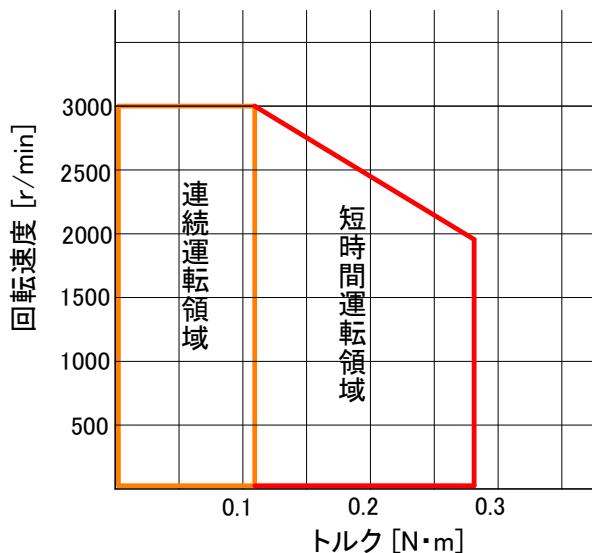
① ② ③ ④

- ①② シリーズ名 (□=RS、RP、なし)
- ③ 機種番号 101=Dカット軸標準品
(/以降はなし)
102=ギヤ軸標準品
その他=個別仕様
- ④ ギヤヘッド □□は減速比

●仕様

No	項目	仕様		
1	型式	A1-SQ6RS	A1-SQ6RP	A1-SQ6
2	定格出力	35 W		37 W
3	電源 入力	電圧	DC 24 V ± 10 % (電源入力はDC12Vにも対応しています。 特性はお問い合わせください。)	
4		定格入力電流	2.2 A	2.2 A
5		最大入力電流	4.0 A	3.2 A
6	起動トルク	0.28 N・m (瞬時最大トルクは20秒で定格トルクまで自動的に下がります)		0.23 N・m
7	定格トルク	0.11 N・m		0.12 N・m
8	定格回転速度	3000 r/min		3000 r/min
9	回転速度範囲	最大3000 r/min		300~3000 r/min
10	回転速度設定方法	①内部ボリューム ②外部ボリューム ③外部制御電圧(0~5V)	パルス列入力	①内部ボリューム ②外部ボリューム ③外部制御電圧(0~5V)
11	入力信号	アラームリセット、回転方向切替、 ブレーキ停止、起動/停止、外部速度指 令電圧、内部VR機能設定、速度設定-内 部/外部切替	偏差カウンタクリア パルス列、励磁 回転方向切替	外部速度設定電圧、内部/外部調 整器切替、回転方向切替、 ブレーキ停止、起動/停止
12	出力信号	アラーム、回転パルス	位置決め完了、回転パルス オーバーフロー、アラーム	アラーム、回転パルス
13	分解能	-	1800 p/r	-
14	電氣的停止位置精度	-	±3.6°	-
15	保護機能	過電流、過電圧、不足電圧 過熱、センサ異常	過電流、過電圧、不足電圧、過熱 センサ異常 オーバーフロー	過電流、過電圧、不足電圧、過熱 センサ異常
16	対応ギヤヘッド	S60G5(1/5) S60G10(1/10) S60G30(1/30) S60G50(1/50) (S60G100(1/100))		

●モータ代表特性 (A1-SQ6R)

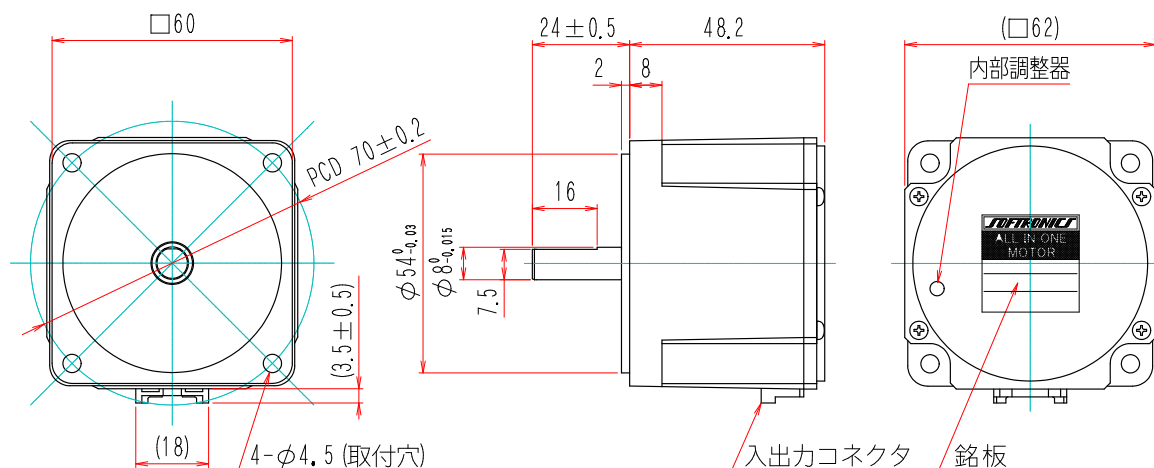


●A1-SQ6 ギヤヘッド

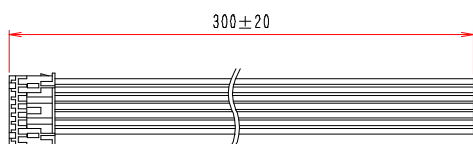
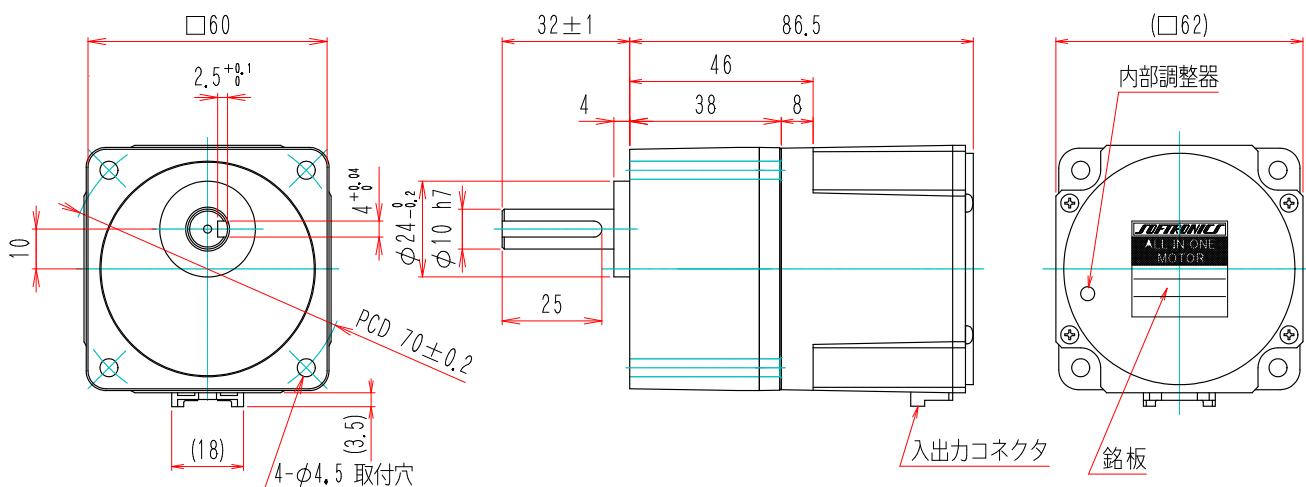
型式	S60G5	S60G10	S60G30	S60G50	S60G100
減速比	1/5	1/10	1/30	1/50	1/100
回転方向	モータと同方向	モータと同方向	モータと逆方向	モータと逆方向	モータと逆方向
伝達効率 [%]	81%	81%	73%	73%	73%
許容トルク [N·m]	0.48	0.9	2.5	4.0	5.0
許容スラスト荷重 [N]	40	40	40	40	40
オーバーハング荷重 [N]	100	150	200	200	200

●A1-SQ6 外形図

◆ Dカット軸モータ: (A1-SQ6□-101) 質量 0.45 kg



◆ ギヤ軸モータ/ギヤヘッド: (A1-SQ6□-102/S60G□□) 質量 0.85 kg



ケーブル
(UL1007 AWG24)

CN1使用コネクタ	
型式	S16B-PADSS-1
嵌合コネクタ	PADP-16V-1-S
メーカー	JST



A1-SQ6 シリーズ (速度制御)

ドライバ 内蔵
 □60×L48.5mm
 オールインワンモータ

- この大きさとドライバ内蔵コンパクトです。省配線です。
- **トルク制御、I/O変更等**
 お客様仕様対応可(ご相談ください)
- 科学機器やロボット、ポンプ、など
 いろいろな機器のコンパクトで
 使い勝手のいい動力源

●CN 1 コネクタ(機能)説明表

No. (線色)	入出力	端子名	説明	備考
1(-)		NC	1~2ピンはプログラム書込み用です。	使用禁止
2(-)		NC		
3(橙)	入力	SPD	外部速度設定電圧	0~5V
4(黄)	入力	A-RST	アラームリセット アラーム解除後L信号を入力することでアラームリセットできます	
5(緑)	入力	INT-VR	内部/外部調整器切替 H: 内部調整器 L: 外部調整器	
6(青)	入力	R/S	起動/停止 H: 停止 L: 起動	
7(紫)	入力	R/BK	ブレーキ制御入力 注2) H: ブレーキ(瞬時停止)ON L: ブレーキ解除	
8(灰)	入力	CW/CCW	回転方向切替制御入力 H: CCW L: CW	
9(白)		COM	全ての電圧・信号の共通端子 0V	
10(黒)	出力	ALM	アラーム信号出力 正常時はL アラーム時はH 過負荷、過熱、過電圧、電圧低下、センサ欠相、モータロックにてアラーム出力	オープンコレクタ出力
11(茶)	出力	PLS-OUT	回転パルス信号出力 30p/r パルス幅 約256μsec 停止時はL出力	オープンコレクタ出力
12(赤)	出力	OP	出力オプション	
13(桃)	出力	OP	出力オプション	
14(水)	出力	+5V	補助電源+5V	外部速度設定ボリューム用
15(黒白)		GND	電源(GND)入力	
16(赤白)		+24V	電源(+24V)入力	DC24V±10%

H: 2.5V以上またはオープン
 L: 0.5V以下(GNDにショート)

	R/S	R/BK	モータの動き
信号レベル	L	L	運転
	H	L	惰性停止
	L	H	短時間停止
	H	H	停止

回転速度設定

モータの回転速度は①内部調整器(内部ボリューム)、
 ②外部調整器(外部ボリューム)、
 ③外部直流電圧 のいずれかで設定できます。

回転速度の設定範囲は~3000r/minです。
 ①と② または ①と③を組み合わせ「INT-VR」端子で切り替えて
 2速の回転速度設定が可能です。

- ①内部調整器
 「INT-VR」をLとすると、内部調整器で回転速度を設定することができます。
- ②外部調整器
 「INT-VR」端子をHとし、
 端子番号3、9、14に外部調整器を接続し回転速度を設定することができます。
- ③直流電圧
 「INT-VR」端子をHとし、
 端子番号3、9番間にDC0~5Vを入力し回転速度を設定することができます。

R/S:L R/BK:Lでモータは起動します
 起動/停止を停止入力すると、惰性で停止します。
 ブレーキ停止入力すると、モータは短時間で停止します。

