

特性 CHARACTERISTICS

項目	ITEM	規格 SPECIFICATIONS	記事 NOTE
定格電圧	RATED VOLTAGE	10.7 V	1
定格電流	RATED CURRENT / PHASE	0.29 A	1
最大入力	MAX. INPUT	6.2 W	
ステップ角度	STEP ANGLE	1.8°	
角度誤差(ポジション)	STEP ACCURACY (POSITIONAL)	1.8° ±0.09°	
最大静止トルク	MAX. HOLDING TORQUE	235 mNm { 2 400 gfcm } MIN.	3
プルアウトトルク	PULL OUT TORQUE	— mNm { — gfcm } MIN. at — Hz	4, 10
プルアウトトルク	PULL OUT TORQUE	— mNm { — gfcm } MIN. at — Hz	4, 10
プルイントルク	PULL IN TORQUE	— mNm { — gfcm } MIN. at — Hz	4, 10
プルイントルク	PULL IN TORQUE	— mNm { — gfcm } MIN. at — Hz	4, 10
最大自起動周波数	MAX. NO LOAD RESPONSE	— Hz MIN.	10
最大応答周波数	MAX. SLEW SPEED	— Hz MIN.	10
巻線抵抗	WINDING RESISTANCE	37 Ω ±3.7 Ω	
インダクタンス	WINDING INDUCTANCE	44 mH REF.	5
絶縁抵抗	INSULATION RESISTANCE	100 MΩ MIN.	6
絶縁耐力	DIELECTRIC STRENGTH	AC 500 V	7
温度上昇	TEMPERATURE RISE	80 °C MAX.	8
絶縁耐熱区分	CLASS OF INSULATION	B	
ラジアルプレイ	RADIAL PLAY	20 μm MAX. at 4.4 N [450 gf] [LOAD]	
エンドプレイ	END PLAY	80 μm MAX. at 4.4 N [450 gf] [LOAD]	
ローターイナーシャ	ROTOR INERTIA	37 gcm² REF.	
ディテントトルク	DETENT TORQUE	10.8 mNm { 110 gfcm } REF.	
質量	MASS	200 g REF.	

記事

- この値は 0 Hz の時の値である。
 - シャフトの回転方向は、図 1 の結線において、図 2 の様に励磁された時、取付け面側より見て時計方向。
 - 1 相あたり電流 0.4 A で、2 相が励磁された時の値。
 - 全ての測定結果は弊社指定回路、及び図 2 の励磁方法で、小野測器製 PV-900 で測定したものである。
 - 1 kHz、1 V [RMS] にて測定する。
 - 巻線とケース間、及び巻線間を、DC 500 V メガーにて測定する。
 - 巻線とケース間に (50 or 60) Hz を 60 s かけ、異常の無い事。
 - 温度上昇は、A 相及び B 相が定格電圧で励磁された時、抵抗法により決定される。
 - 全ての規格は、室温で温度上昇前の値である。
 - 駆動回路は、 使用。電源電圧 DC V、1 相あたり A の電流にて測定する。
 - 構成される部品は、RoHS 適合品である。
- NOTE
- AT 0 Hz
 - ROTATION OF SHAFT TO BE CW FACING MOUNTING END WHEN SEQUENCED AS FIG. 2.
 - AT CURRENT 0.4 A PER PHASE AND 2 PHASES ON.
 - ALL SPECIFICATION APPLY OUR COMPANY DRIVER CIRCUIT SWITCHING SEQUENCE AS FIG. 2, MEASURED BY PV-900.
 - MEASURED AT 1 kHz 1 V [RMS].
 - WITH DC 500 V INSULATION RESISTANCE TESTER APPLIED BETWEEN WINDING AND CASE.
 - THERE SHALL BE NO BREAKDOWN AT (50 or 60) Hz APPLIED FOR 60 s BETWEEN WINDING AND CASE.
 - DETERMINED BY MEANS OF RESISTANCE METHOD WITH "A" PHASE AND "B" PHASE ENERGIZED SIMULTANEOUSLY AT RATED VOLTAGE.
 - ALL SPECIFICATIONS APPLY BEFORE TEMPERATURE RISE AT ROOM TEMPERATURE ONLY.
 - UNDER DRIVER CIRCUIT AND AT POWER SUPPLY VOLTAGE DC V, RATED CURRENT A PER PHASE.
 - COMPONENT PARTS ARE RoHS COMPLIANT.

出 國 ISSUED '11.03.17	ミネベアモータ株式会社 Minebea Motor Manufacturing Corporation	単位 UNIT mm 尺度 SCALE ~~~~~	材質 MATERIAL 表面粗さ SURF. ROUGH HYBRID STEP MOTOR	作成日 DATE JAN. / 12 / ' 11		
HB MOTOR MINEBEA MOTOR MANUFACTURING CORPORATION	APPROVED	CHECKED	DRAWN	品名 DESCRIPTION						
MARK	MAR/11/11	25976	KWN	YSD				一般公差 TOL	熱処理 HEAT TREAT 6 < L ≤ 30 30 < L ≤ 120 120 < L ≤ 400 400 < L ≤ 1000 角度 (°) ±0.1 ±0.2 ±0.3 ±0.5 ±0.8 ±1.0	品番 PART NO. (MODEL NO.) 17PM-K011-28V
符号 MARK	日付 DATE	変更事由 REASON	ECN NO.	担当 ENGINEER	承認 APPROVED	YSD	HSD	ARAI YMMT	表面処理 FINISH	改訂 REV. A

HENFO100002

L/W COLOR	赤 RED	青 BLU	黄 YEL	橙 ORG
STEP	+	+	-	-
1	+	+	+	-
2	-	+	+	-
3	-	-	+	+
4	+	-	-	+

FIG. 2

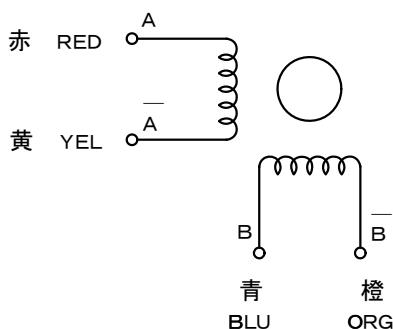
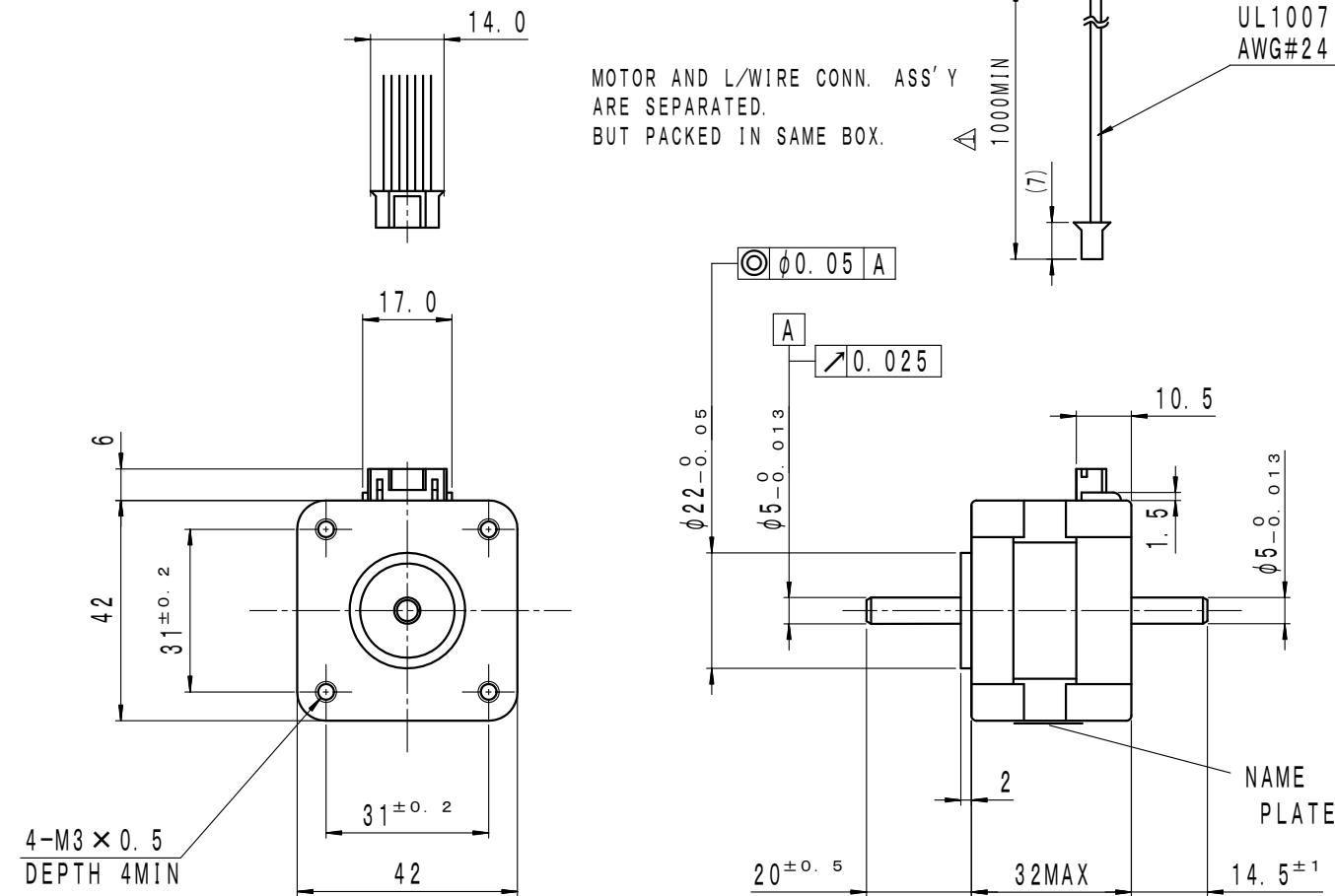


FIG. 1



出図
ISSUED
'11.03.17
HB MOTOR
MINEBEA MOTOR
MANUFACTURING CORPORATION

MARK	DATE	REASON	ECN NO.	ENGINEER	APPROVED	APPROVED	CHECKED	DRAWN	UNIT mm	MATERIAL	DATE JAN. /12/' 10	
1	MAR/11/11		25976	KWN	YSD	YSD	HSD	ARAI YMMT	寸法 L Scale	表面粗さ SURF. ROUGH	品名 DESCRIPTION	
									L ≤ 6 6 < L ≤ 30 30 < L ≤ 120 120 < L ≤ 400 400 < L ≤ 1000 角度 (°)	± 0.1 ± 0.2 ± 0.3 ± 0.5 ± 0.8 ± 1.0	熱処理 HEAT TREAT	PART NO. (MODEL NO.)
										表面処理 FINISH	Sheet 2/2	
										改訂 REV. A	DRAWING NO. 17PM-K011-28V	

HENFO100002