(株) 東京マイクロ 長野県佐久市原281

TEL 0267-62-1423 FAX 0267-62-4022

基本仕様

モータサイズ ϕ 10. 0 × L8. 7

式数 形 PM型ステッピングモータ

2相

18° (20step) 基本ステップ角

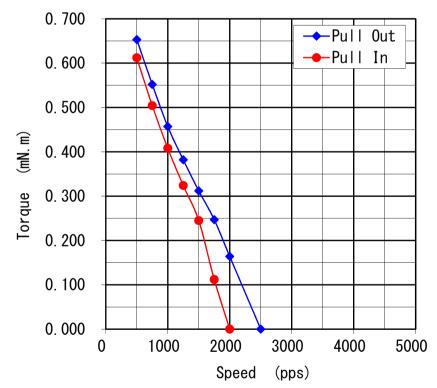
特性仕様例

[Ω] コイル抵抗

駆動条件

電圧 5.0 [V]

励磁 (矩形波) 2相



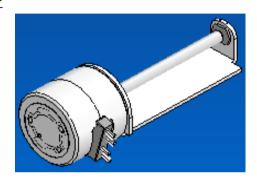
※ドライバ: NJU7036

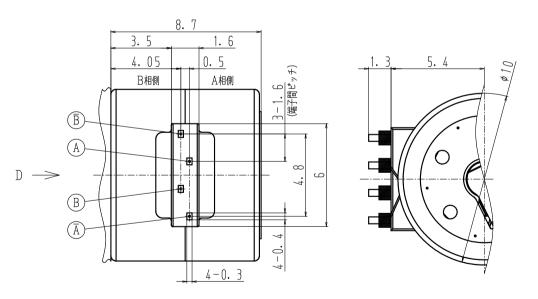
外観仕様 (参考)

[回転方向]

出力軸をD方向から見た時、各端子ピンに下表のステータス順に 電圧を印加した時の回転方向を示す。

端	ステータス			
ピン	CCW→		←CW	
(A)	Н	L	L	Н
(B)	Н	Н	L	L
$\overline{\mathbb{A}}$	L	Н	Н	L
$\overline{\mathbb{B}}$	L	L	Н	Н





※ φ8.0×L7.7やφ6.0×L5.0と回転方向が逆になるので注意が必要。

tokyo micro inc.

(株) 東京マイクロ 長野県佐久市原281

TEL 0267-62-1423 FAX 0267-62-4022

基本仕様

モータサイズ ϕ 8. 0 × L7. 7

式 PM型ステッピングモータ 形

2相

18° (20step) 基本ステップ角

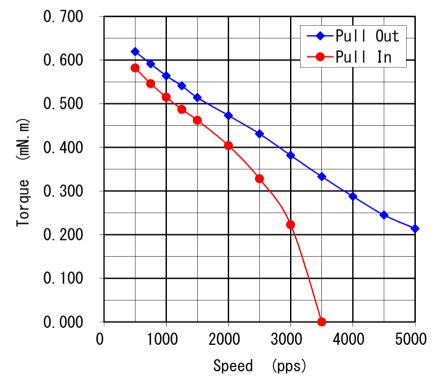
特性仕様例

20 コイル抵抗 $[\Omega]$

駆動条件 電圧

5.0 [V]

励磁 2相 (矩形波)



※ドライバ: NJU7036

外観仕様

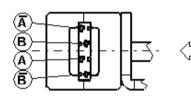
[回転方向]

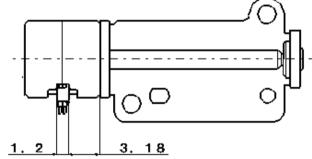
出力軸を∁方向から見た時、各端子ピンに 下表のステータス順に電圧を印加した時の 回転方向を示す。

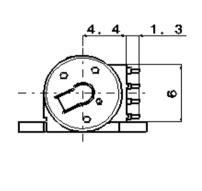
ステータス +CCW Н 1 l H Н Н Н

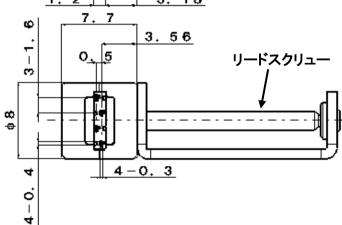
リードスクリュータイプ 減速機付きタイプ











※外観仕様例はリードスクリュータイプで、モータ後端よりバネ付勢され

(株) 東京マイクロ 長野県佐久市原281

TEL 0267-62-1423 FAX 0267-62-4022

基本仕様

モータサイズ ϕ 8. 0 × L5. 0

式数 PM型ステッピングモータ 形

2相 18°(20step) 基本ステップ角

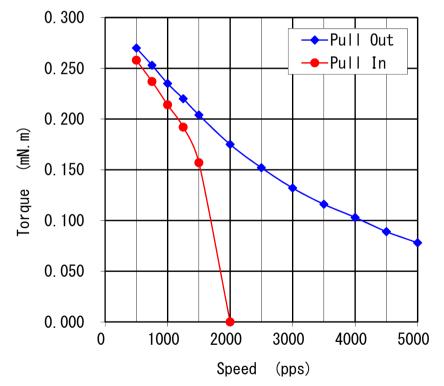
特性仕様例

[Ω] コイル抵抗

駆動条件 電圧

4.3 [V]

励磁 2相 (矩形波)



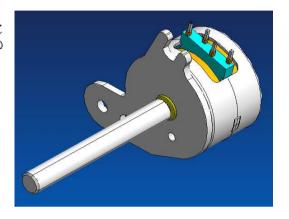
※ドライバ: NJU7036

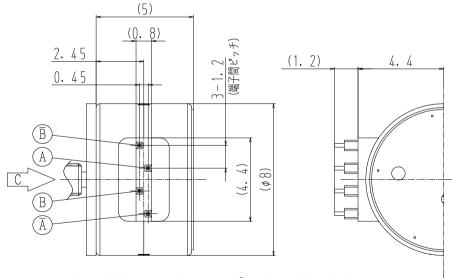
外観仕様

[回転方向]

出力軸をC方向から見た時、各端子ピンに 下表のステータス順に電圧を印加した時の 回転方向を示す。

掌	ステータス			
<u>&</u> 2	CW→		←CCW	
(A)	Н	l	L	Н
(B)	Н	Н	L	l
Ā	L	Н	Н	1
(B)	L	l	Н	Н





※外観仕様例は中間軸受タイプでバネ付勢はされていない。

(株)東京マイクロ 長野県佐久市原281 TEL 0267-62-1423 FAX 0267-62-4022

基本仕様

モータサイズ : φ8.0×L5.0

形 式 : PM型ステッピングモータ

相 数: 2相

基本ステップ角 : 9° (40step)

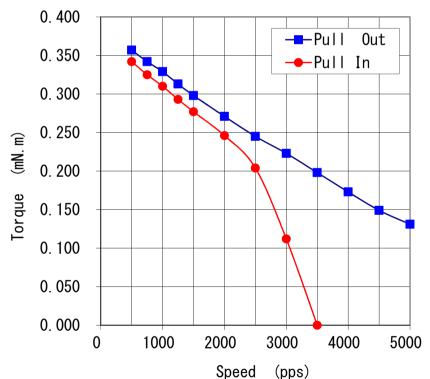
特性仕様例

コイル抵抗 : 40 [Ω]

駆動条件 電圧

5.0 [V]

励磁 : 2相 (矩形波)



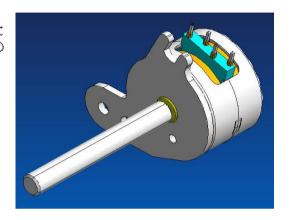
※ドライバ: NJU7036

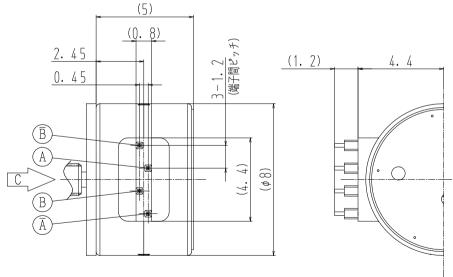
外観仕様

[回転方向]

出力軸をC方向から見た時、各端子ピンに 下表のステータス順に電圧を印加した時の 回転方向を示す。

掌	ステータス			
<u>&</u> 2	CW→		←CCW	
(A)	Н	1	L	Н
(B)	Н	Н	L	l
(Ā)	L	Н	Н	1
$\overline{\mathbb{B}}$	L	l	Н	Н





※外観仕様例は中間軸受タイプでバネ付勢はされていない。

(株) 東京マイクロ 長野県佐久市原281

TEL 0267-62-1423 FAX 0267-62-4022

基本仕様

モータサイズ φ6.0 x 5.0 L

式数 形 PM型ステッピングモータ

相

2相 18°(20step) 基本ステップ角

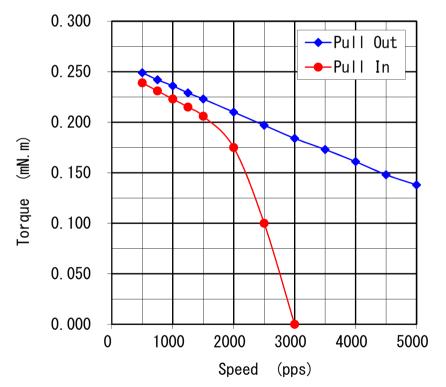
特性仕様例

25 [Ω] コイル抵抗

駆動条件

電圧 5.0 [V]

励磁 2相 (矩形波)



※ドライバ: NJU7036

外観仕様

(回転方向)

出力軸をC方向から見た時、各端子ピンに 下表のステータス順に電圧を印加した時の 回転方向を示す。

掌	ステータス				
<u>ئ</u> 2	CW→		←CCW		
(A)	Н	1	L	Н	
(B)	Н	Н	L	l	
(Ā)	L	Н	Н	1	
$\overline{\mathbb{B}}$	L	l	Н	Н	

