

## サーボバック定格・仕様

サーボバック形式SJDE-	01APA	02APA	04APA	08APA	説明
適用サーボモータ容量 [ kW ]	0.1	0.2	0.4	0.75	このサーボバックが運転可能なモータ容量。
連続出力電流 [ Arms ]	0.84	1.1	2.0	3.7	サーボバックが連続的に出せる電流。
瞬時最大出力電流 [ Arms ]	2.5	3.3	6.0	11.1	サーボバックが瞬間的に出せる最大電流。
入力電源 電源電圧 (主回路・電源周波数 制御回路 電源容量 共通) (定格出力時) [ kVA ]	単相AC200 ~ 230V +10 ~ -15% 50/60Hz ±5%				-
サーボバック電力損失 (定格出力時) [ W ]	14	16	24	35	モータを定格トルク、定格速度で運転しているときにサーボバックから熱として発散される電力のこと。
入力制御方式	コンデンサインプット形単相全波整流 (突入電流防止抵抗つき)				-
出力制御方式	PWM制御 正弦波電流駆動方式				-
フィードバック	インクリメンタルエンコーダ				モータの反負荷側に取り付けた位置または速度の検出器。
許容負荷慣性モーメント [ kgm <sup>2</sup> ] <sup>1</sup>	0.6 × 10 <sup>-4</sup>	3 × 10 <sup>-4</sup>	5 × 10 <sup>-4</sup>	10 × 10 <sup>-4</sup>	機械のモータ軸換算の慣性モーメントの許容量。
指令入力信号 PULSEスイッチ によりパルス種類・パルス解能を 選択	パルス種類	次の4種類より選択 1. CCW + CW 2. 符号 + パルス列 3. CCW + CW (論理反転) 4. 符号 + パルス列 (論理反転)			サーボバックに入力されているモータ駆動用パルス列 信号の種類、「CCW + CW」は正転パルス列と逆転パルス 列の入力のこと。
	パルス解能	次の4種類より選択 1. 1000パルス / rev (オープンコレクタ / ラインドライバ) 最大75kpps 2. 2500パルス / rev (オープンコレクタ / ラインドライバ) 最大187.5kpps 3. 5000パルス / rev (ラインドライバ) 最大375kpps 4. 10000パルス / rev (ラインドライバ) 最大750kpps			モータを1回転させるのに必要な指令パルス数。
入出力信号	入力 クリア	オフ オンのエッジで位置偏差をクリアする			-
	出力 サervoオン	モータ通電をオン / オフする			-
	アラーム	アラーム時オフ (注) 電源投入後、約2秒間はオフの状態です。			-
	ブレーキ	外部ブレーキ制御信号。オンでブレーキ開放			-
	位置決め完了	現在位置と指令位置の偏差が±10%以下でオン			-
内蔵機能	原点	モータ原点でオン (幅: 1/500rev) (注) オフ オンのパルスエッジを使用してください。			モータ原点はモータ1回転で1箇所。
	ダイナミックブレーキ機能	電源オフ時、サーボオフ時、またはアラーム時に動作 (減速停止後はフリー)			サーボバックの内部で回転を短絡し、モータを停止させる 方法。
	保護機能	速度異常、過負荷、エンコーダ異常、電圧異常、過電 流、サーボバック内蔵ファン停止、システム異常 (注) 地絡保護回路は内蔵しておりません。 <sup>2</sup>			-
	LED表示機能	5点 (PWR、REF、AL1、AL2、AL3)			-
指令フィルタ	FILスイッチで8段階設定			-	
再生処理機能	再生エネルギーが大きい場合は再生ユニットを使用			モータ外部から回転させられたときに発生する回転電力を消 費するための機能。負荷慣性モーメントが大きいときに必要。	
冷却方式	強制風冷 (ファン内蔵)			-	
使用周囲温度	0 ~ +55			-	
使用周囲湿度	90%RH以下 (結露しないこと)			-	
保存周囲温度	-20 ~ +70			-	
保存周囲湿度	90%RH以下 (結露しないこと)			-	
雰囲気	腐食性ガスが無いこと、じんあい・鉄粉などが無いこ と、水滴・切削油などがつかからないこと			-	
標高	海拔1000m以下			-	
耐振動	4.9m/s <sup>2</sup>			-	
耐衝撃	19.6m/s <sup>2</sup>			-	
使用環境	過電圧範ちゅう、汚損度: 2、 保護等級: IP1X (EN50178)			-	

1: 必ず許容負荷慣性モーメントの範囲内で使用してください。許容負荷慣性モーメントを超えるとモータの動作が不安定になります。

2: 運転中のモータ巻線内部での地絡を想定しておりますので、下記のような条件では保護できない場合があります。

●モータ主回路ケーブルやモータ主回路ケーブル用コネクタなどでの低抵抗地絡。

●地絡状態からの電源投入時。

より安全なシステムを構成するためには、過負荷・短絡保護兼用の漏電ブレーカの設置あるいは、配線用遮断器と組み合わせて地絡保護専用の漏電ブレーカを設置してください。