

この度は、SERVEX FYDシリーズ ハイパワーシンプルタイプドライバをお買い上げいただき、ありがとうございます。ご使用前に、必ずこの取扱説明書及びカタログをお読みいただき、仕様、環境条件など充分にご確認の上、正しくご使用していただきますようお願いいたします。

尚、ご不審の点、お気付きの点がございましたら当社営業推進部までご連絡願います。

1 現品の確認

FYDシリーズは、モータ、ドライバ及びギヤヘッドを別々に販売させていただいております。
製品がお手元に届きましたら、ドライバの型式及び付属品の確認をお願いします。

梱包収納品

ドライバ : 1台
電源ケーブル : 1本
I/Oケーブル : 1本
取扱説明書(本書) : 1枚

2 ご使用上の注意事項



- (1) モータとドライバは、右表の通り指定された組合せで使用して下さい。
- (2) モータの軸を外部より速度制御範囲以上の速度で回転させないで下さい。
- (3) モータフランジの温度が、80℃以下となる様に使用して下さい。
(周囲温度40℃、放熱板なしの場合)
- (4) モータ駆動中ドライバは高温になりますので、触らないで下さい。
- (5) 可変抵抗器の調整部を動かさないで下さい。
- (6) 電子部品を触らないで下さい。

上記(1)~(6)と異なる使い方をした場合、火災、故障、異常動作、やけどの原因となります。

		モータ型式	ドライバ型式
25W仕様	ストレート軸タイプ	FY8S25-D3	FYD825HD3
	ピニオン軸タイプ	FY8PF25N-D3	
40W仕様	ストレート軸タイプ	FY9S40-D3	FYD940HD3
	ピニオン軸タイプ	FY9PF40N-D3	

3 環境条件

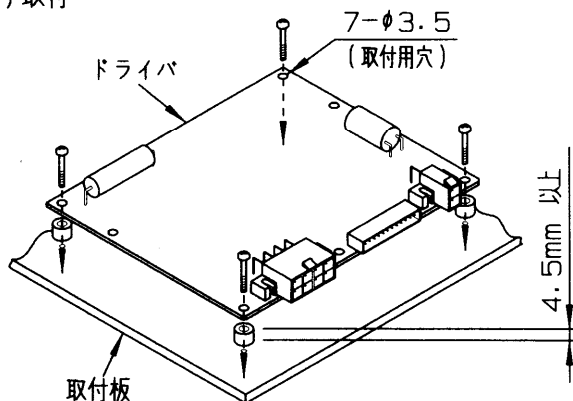
周囲温度 使用 0~40℃ 保存 -10~60℃
湿度 15~85%RH(結露なきこと)
環境

- 屋内
- 直射日光が当たらないこと
- 水や油がかからないこと
- 塵埃が少ないこと
- 引火性ガス、腐食性ガスや粉塵のないこと
- 強い振動や衝撃が加わらないこと
- 通風がよく、放熱しやすいこと

4 ドライバの取付

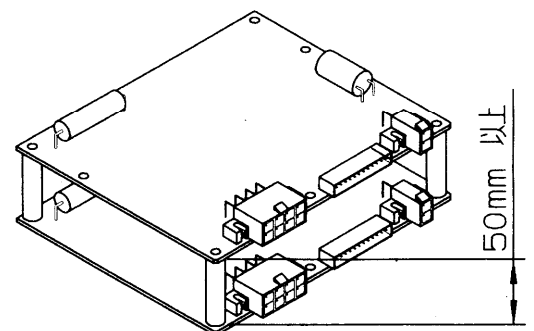
ドライバは下記のように取付けて下さい。

(1) 取付



ドライバを設置する場合は絶縁の為、取付板との間隔を4.5mm以上あけて下さい。

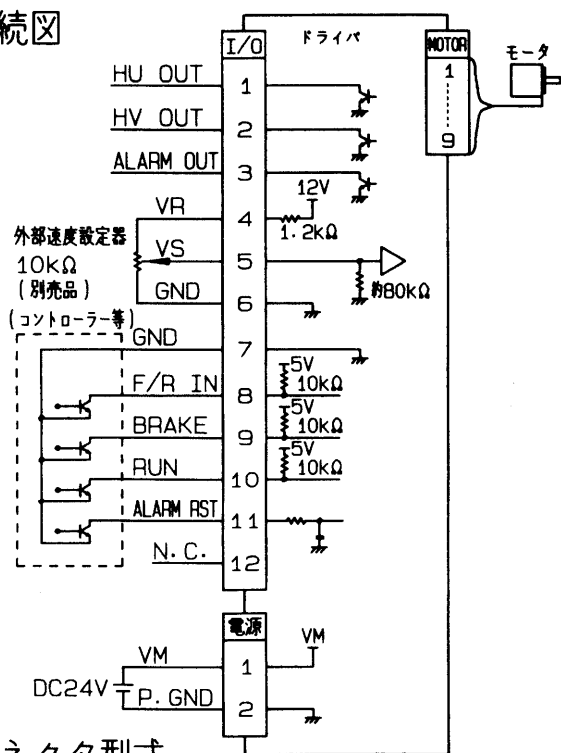
(2) 取付間隔



ドライバを重ねて設置する場合は放熱の為、間隔を50mm以上あけて下さい。

ドライバ取付け用金属部の許容範囲は7項を参照願います。

5 接続図

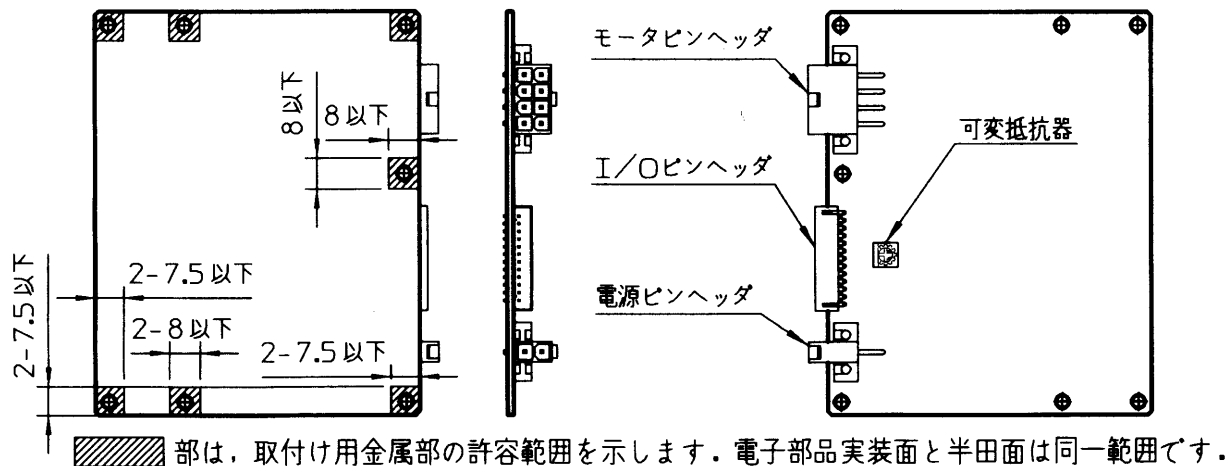


6 コネクタ型式

	ピンヘッド型式	適合コネクタ型式		メーカー
		ハウジング型式	コンタクト型式	
モータピンヘッド	5569-08A1	5557-08R	5556T	日本モレックス
I/Oピンヘッド	53325-1210	51090-1200	50212-8000	
電源ピンヘッド	5569-02A1	5557-02R	5556T	

名称	Pin No.	名称	入出力	機能	規格・条件
電源	1	VM	入力	ドライバ用電源	DC24V±10%
	2	P. GND	—	ドライバ用電源GND	
I/O	1	HU OUT	出力	5 [パルス/回転] (ホール信号)	H: オープンコレクタ, 耐圧30V L: 0~0.8V, 10mA以下
	2	HV OUT	出力		
	3	ALARM OUT	出力	H: 正常運転 L: 保護機能動作時	
	4	VR	出力	外部速度設定器用電源	
	5	VS	入力	速度設定信号入力	0~10V
	6	GND	—	速度設定信号GND	
	7	GND	—	I/O信号用GND	
	8	F/R IN	入力	H: CCW脈 (モーター回転加) L: CW脈 (から止給)	H: オープンコレクタ L: 0~0.8V
	9	BRAKE	入力	H: ブレーキ非動作 L: ブレーキ動作	
	10	RUN	入力	H: モータ停止 L: モータ回転	
	11	ALARM RST	入力	H: 通常運転 L: フラッシュ	
	12	N. C.	—	未使用	何も接続しないで下さい。
モータ	1	GND	—	ホール信号用電源GND	
	2	VH(12V)	出力	ホール信号用電源	
	3	MU	出力	コイル U相出力	
	4	MV	出力	コイル V相出力	
	5	HU	入力		
	6	HV	入力	ホール信号	
	7	HW	入力		
	8	MW	出力	コイル W相出力	

7 ドライバ取付け用金属部の許容範囲及び各部の名称



8 保護機能

項目	保護機能		アラーム解除
	設定	動作	
過負荷保護	モータに定格トルクを超える負荷が約5秒以上加わった時	モータを停止し、"ALARM OUT"より"L"を出力する	"ALARM OUT"が"H"になるまで "ALARM RST"に"L"を入力する

注意



- アラームを解除する前に、過負荷原因を取り除いてください。火災、故障の原因となります。
- アラームを解除する場合、I/O信号は、モータ停止の状態にしてください。アラーム解除後、モータが回転して危険です。
- 本機能が動作"する""しない"で、負荷が定格"以上"であるか、"以下"であるかの目安には、できませんので注意願います。

日本サーボ 株式会社

本製品のお問い合わせ先 営業推進部

〒101-0053

東京都千代田区神田美土代町7

神田第2中央ビル9F 営業推進部

TEL 03(3293)7619

FAX 03(3292)7302