

可根据用途来选择的
丰富产品种类



脉冲序列输入型



RS-485通信型



S型



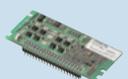
SC型

通过组合可实现小型·高电流驱动的步进电动机用驱动器CVD系列与
小型·高转矩化的步进电动机PKP系列，满足用户多样化用途。

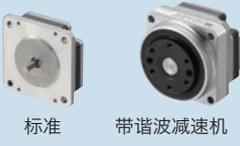
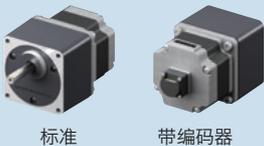


产品种类

步进电动机用驱动器CVD系列

系列名称		CVD系列					
		脉冲序列输入型	RS-485通信型	S型 (I/O设定)	S型 (SPI通信设定)	SC型 (速度控制)	
驱动器种类		 带安装板 水平出线型	 带安装板 水平出线型	 水平设置	 水平设置	 带安装板 水平出线型	
		 带安装板垂直出线型	 带安装板垂直出线型	 纵向设置	 纵向设置	 带安装板垂直出线型	
价格范围		895元~ 1,078元	1,183元~ 1,255元	请另洽询		1,183元	
组合步进电动机		2相·5相	2相·5相	2相·5相	2相·5相	5相	
控制方法	I/O控制	—	原点返回运行 定位运行 速度控制运行	—	—	速度控制运行	
	脉冲序列输入	●	—	●	●	—	
	Modbus (RTU)	—	原点返回运行 定位运行 直接数据运行* 速度控制运行	—	—	—	
参数设定	设定方法	通过开关设定	RS-485通信、 MEXE02	通过I/O设定	通过SPI通信设定	通过开关设定	
	脉冲输入方式	1脉冲/2脉冲	—	1脉冲/2脉冲	1脉冲/2脉冲	—	
	平滑驱动	设定/解除	设定/解除	设定/解除	设定/解除	—	
	停止电流	25%/50%	0~50%	25%/50%	0.1~50%	—	
	分辨率	200~125,000P/R	200~125,000P/R	200~125,000P/R	200~125,000P/R	—	
	运行电流	25~100%(16种)	0~100%	0.1~100%	0.1~100%	70%/100%	
	指令平滑调整	ON/OFF	LPF(速度平滑调整)/ 移动平均平滑调整	始终OFF	ON/OFF	—	
	运行数据	—	256点	—	—	—	
	速度	—	●	—	—	●	
	加减速时间	—	●	—	—	●	
输入/输出 信号	IN	励磁ON/OFF	●	●	●	●	
		步距角转换	●	—	—	—	
		速度切换	—	●	—	—	●
		正转/反转	●	●	●	●	●
		立刻停止/减速停止	—	●	—	—	●
	OUT	警报	●	●	●	●	●
		定时	●	●	●	●	●
	MOVE	—	●	—	—	—	

*所谓直接数据运行，是将位置和速度的信息每次写入的运行。

	机型	安装尺寸	附加功能			
			标准	带编码器	带电磁制动	带调整旋钮
2相	标准型 (基本步距角： 1.8°/step)  标准 带编码器 带电磁制动	□20mm	●	●	—	—
		□28mm	●	●	●	—
		□35mm	●	●	●	—
		□42mm	●	●	●	—
		□50mm	●	●	—	—
		□56.4mm	●	●	●	—
		□60mm*	●	—	—	—
		□85mm	●	—	—	—
	高转矩型 (基本步距角： 1.8°/step)  标准	□42mm	●	—	—	—
	高分辨率型 (基本步距角： 0.9°/step)  标准 带编码器 带电磁制动	□28mm	●	●	—	—
		□42mm	●	●	●	—
		□56.4mm	●	●	●	—
	薄型 (基本步距角： 0.018~1.8°/step)  标准 带谐波减速机	□42mm	●	—	—	—
		□60mm	●	—	—	—
		□51mm	带谐波减速机			—
SH减速机型 (基本步距角： 0.05~0.5°/step)  标准 带编码器	□28mm	●	—	—	—	
	□42mm	●	●	—	—	
	□60mm	●	●	—	—	
	□90mm*	●	—	—	—	
CS减速机型 (基本步距角： 0.09~0.36°/step)  标准	□42mm	●	—	—	—	
5相	标准型 (基本步距角： 0.72°/step)  标准 带编码器	□20mm*	●	●	—	—
		□28mm	●	—	—	—
		□42mm	●	●	—	—
		□56.4mm	●	●	—	—
		□60mm	●	●	—	—
		□85mm*	●	—	—	—
	高分辨率型 (基本步距角： 0.36°/step)  标准	□42mm	●	—	—	—
	□60mm	●	—	—	—	
	TS减速机型 (基本步距角： 0.024~0.2°/step)  标准	□42mm	●	—	—	—
□60mm	●	—	—	—		

*原有产品的PK系列。

● 关于带电磁制动

· 电磁制动为无励磁动作型，有助于停电时保持负载，但并非切实保持负载的机构。请勿用于安全制动。通过电磁制动保持负载时，请务必于电动机停止后再进行。

· CVD系列没有控制电磁制动的功能。请用户另行准备控制电磁制动的系统。

通过步进电动机PKP系列专用研发的
CVD系列驱动器，提升了性能和功能。

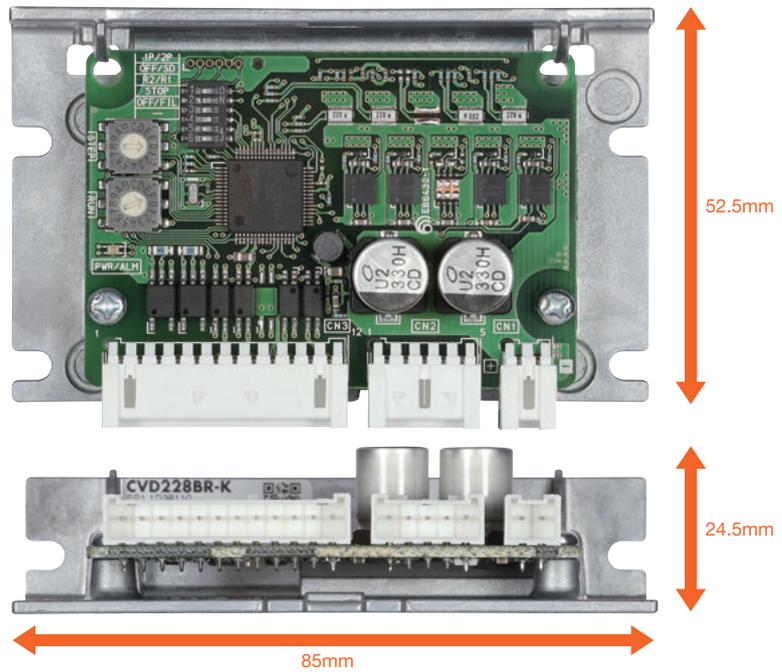
CVD系列的特征

超小规格的高性能驱动器

有利于节省空间的小型、轻量驱动器。2相和5相驱动器，其尺寸、安装、I/O连接器均相同。可根据用户的要求规格自由选择2相和5相，进行评估。

- 2相驱动器与5相驱动器不通用。均各自使用专用驱动器。

实际尺寸大小
质量 20g~70g
(因驱动器种类而异。)



可根据安装方法来选择驱动器

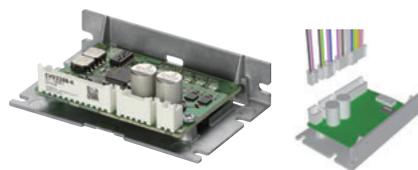
备有符合安装方法的形状、连接器朝向不同的驱动器。

- 备有2相、5相。

带安装板水平出线型
连接器为横向水平方向。



带安装板垂直出线型
连接器为向上垂直方向。



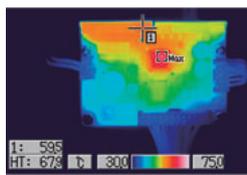
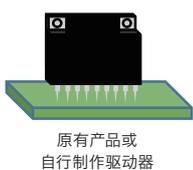
基板安装型 S型
安装有基板型的驱动器。详情请洽询本公司客户咨询中心。



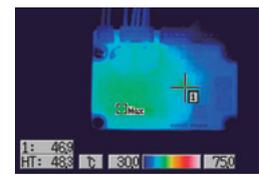
高效率设计

CVD系列与原有产品相比，增加了输出电流，实现了高转矩。

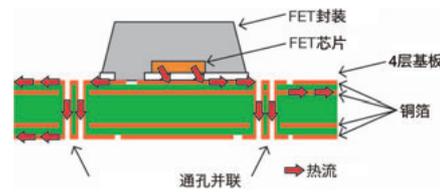
为了能够增加输出电流，在设计时充分考虑了降低发热。



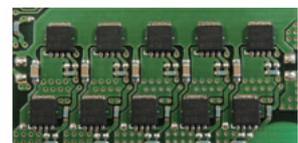
发热量减少
提高转矩



- 采用低损耗FET
- 充分考虑对基板散热的模式设计
- 采用散热性好的FET



FET及印刷基板断面模式图



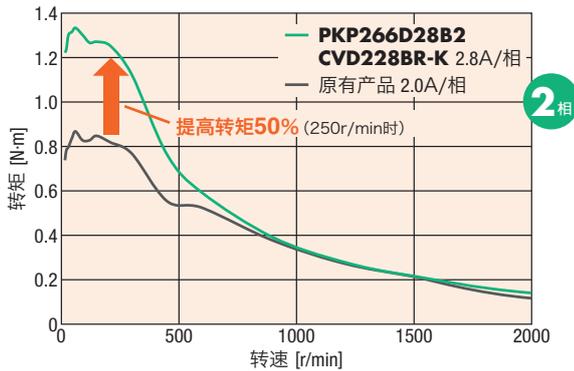
实际的印刷基板模式

高转矩化

通过驱动器电路的高效化设计，可实现高电流化的CVD系列驱动器与更改电动机线圈设计的PKP系列的组合，实现了高转矩。

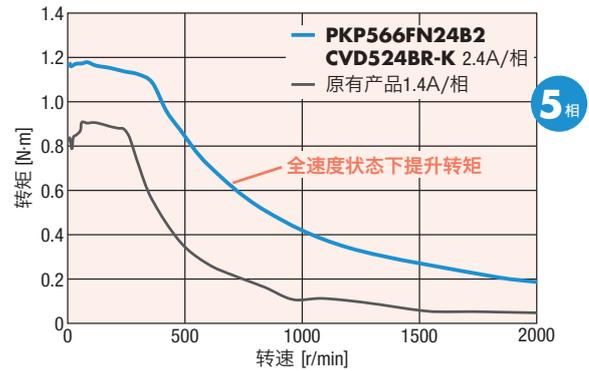
低速状态下高转矩

提升了2相电动机的最大励磁转矩。
特别是250r/min左右的转矩与原有产品相比提升了50%。



全速度状态下高转矩

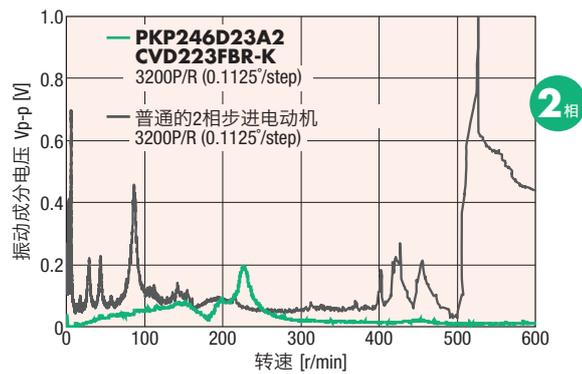
最大限度发挥5相电动机的性能，实现全速度状态下大幅提升转矩，扩展应用领域。



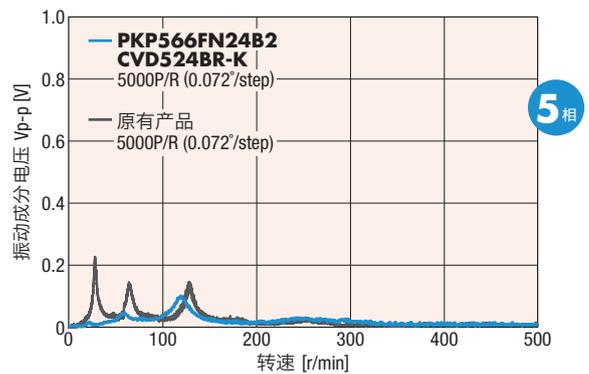
低振动化·低噪音

采用全数字控制的微步驱动功能，大幅改善振动幅度，在全速度状态下实现更低振动。

全速度领域内的振动特性大幅改善



更低振动



5相振动特性
进一步提升。

官方网站的“视频库”中已发布视频

步进电动机驱动声音的对比



特征·动作

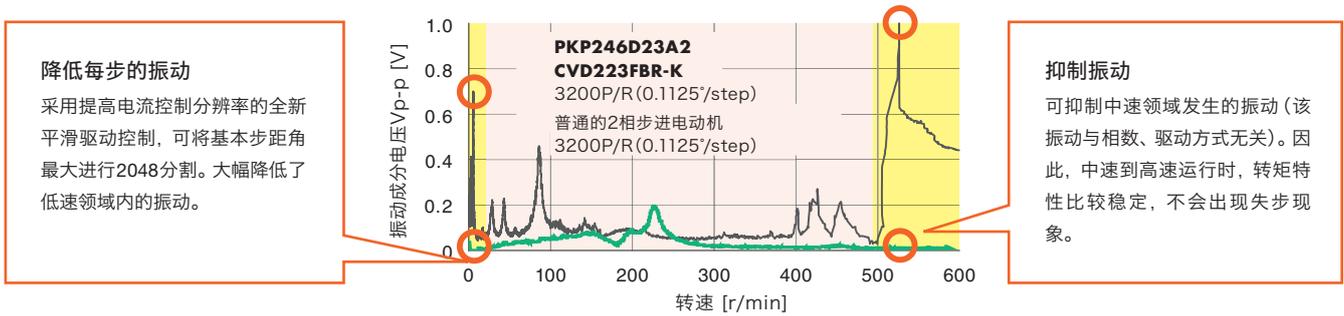
下面将CVK系列的低噪音性与原有产品进行对比说明。

视频请扫码观看

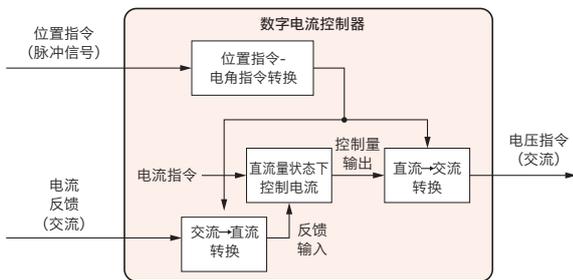


使用微步驱动，低振动

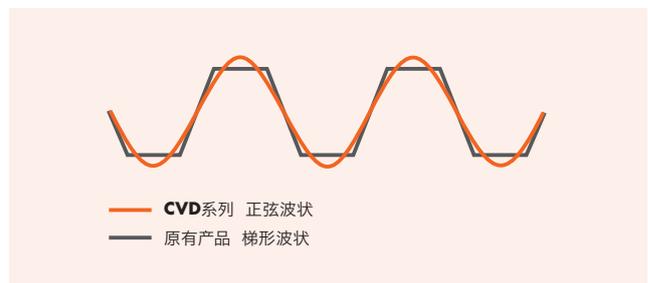
CVD系列为全数字控制的驱动器。电流控制实现数字化，通过高性能CPU执行运算处理。流向各相的电流从梯形波状变成正弦波状，可在全速度状态下微步驱动，实现更低振动。



数字电流控制器的构造



电动机电流波形的示意图

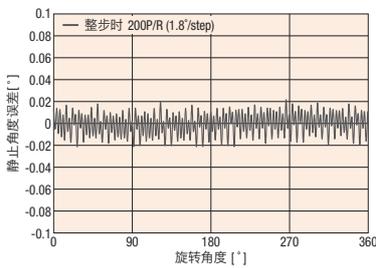


▶ 更高精度定位，选择5相

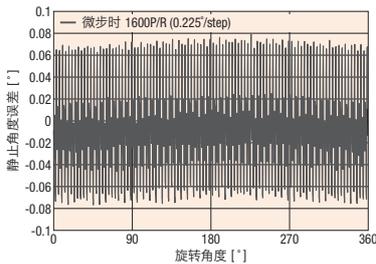
通过微步驱动，可将分辨率提高到最大125000P/R。微步驱动时与整步驱动时相比，普遍有停止精度变差的情况，2相尤为显著。这种情况下，可通过采用**CVD**系列5相驱动器实现更高精度的定位。

普通的2相驱动器与电动机

通过普通的2相用驱动器微步驱动，可能会因转矩波动而停止精度变差。

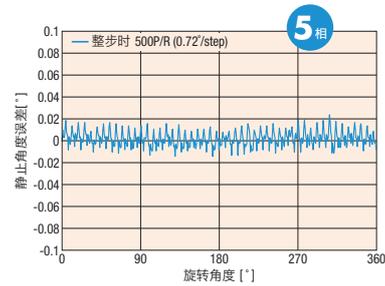


微步时停止精度变差

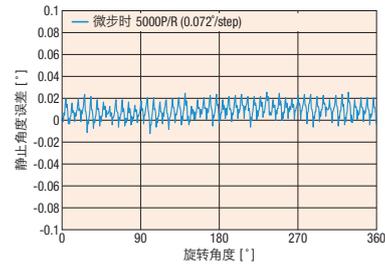


5相CVD系列驱动器与5相PKP系列电动机

即使是微步驱动时停止精度也不会变差。



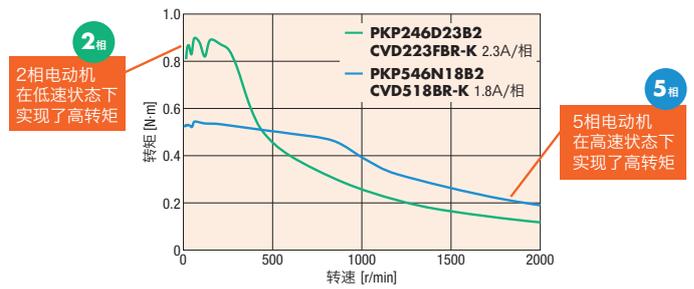
即使是微步时停止精度也不会变差



▶ 可以从各种速度、转矩中，挑选最适合的电动机

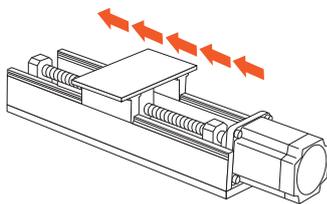
2相在低速状态下的转矩以及5相在高速状态下的转矩得以大幅提升。

可以从各种速度、转矩中，挑选最适合的电动机。



用途范例 短距离内微动运行

需要急加速、减速的用途时，推荐低速且转矩高的2相步进电动机。

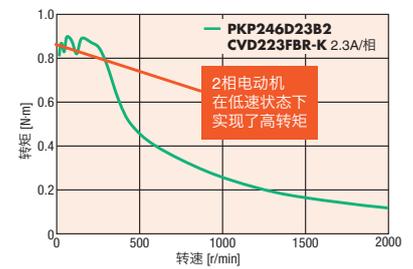


2相步进电动机
PKP系列



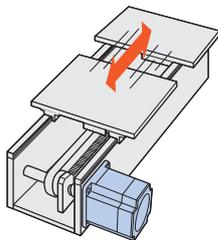
2相驱动器
CVD系列

■ 低速领域高转矩



用途范例 长距离往返运行

需要长距离定位的用途时，推荐高速且转矩高的5相步进电动机。

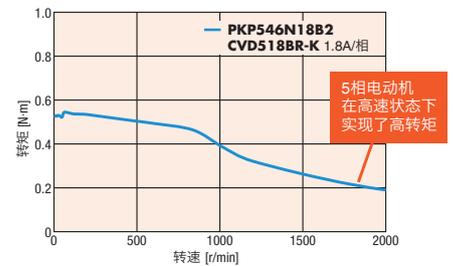


5相步进电动机
PKP系列



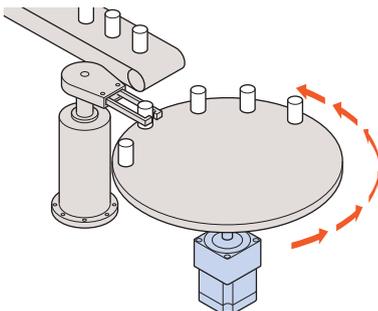
5相驱动器
CVD系列

■ 高速领域高转矩



用途范例 在短距离内对大惯性负载执行微动运行

需要急加速、减速的用途时，推荐2相步进电动机的减速电动机。

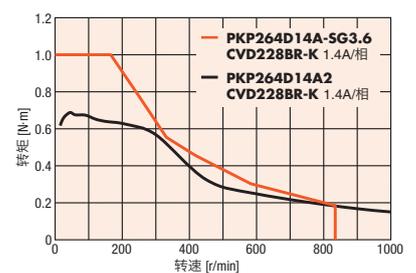


2相步进电动机
PKP系列
SH减速机型



2相驱动器
CVD系列

■ 转速—转矩特性比较



此外，还备有强有力的5相步进电动机RKII系列（AC电源输入型）。

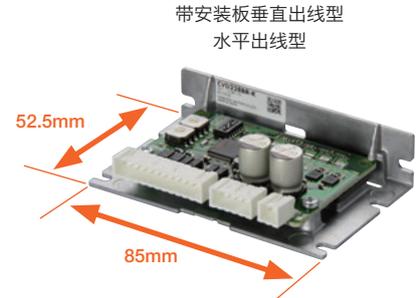
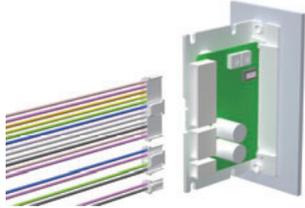
▶ 可根据安装方法选择驱动器

下面介绍符合安装方法的形状、考虑连接器朝向的驱动器产品。

安装例 将驱动器垂直安装

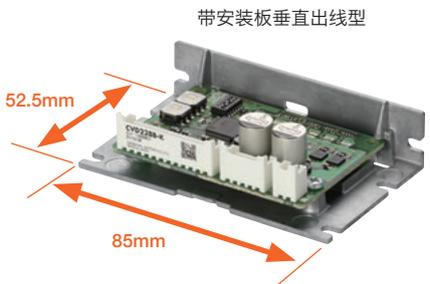
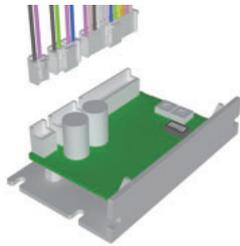
相对于基板，连接器的朝向是横向。本公司备有作为选购配件的DIN导轨安装底座及电路产品外罩（脉冲序列输入型用）。

详情请参阅选购配件页面。



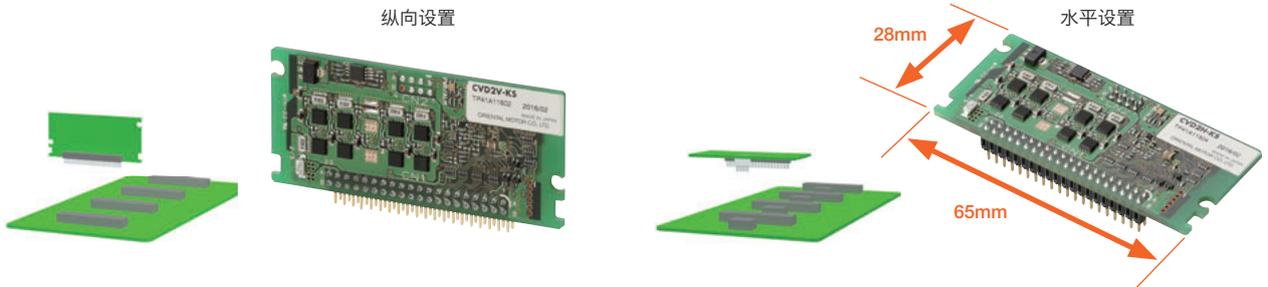
安装例 将驱动器水平安装

相对于基板，连接器的朝向朝上。



安装例 将驱动器安装在印刷基板上

是用于安装在自制的印刷基板上的驱动器。备有水平安装用与垂直安装用2种型号。



CVD系列 S型

请另洽询

相数	品名				未税定价
	I/O设定		SPI通信设定		
	水平设置	纵向设置	水平设置	纵向设置	
2相	CVD2H-K	CVD2V-K	CVD2H-KS	CVD2V-KS	863元
5相	CVD5H-K	CVD5V-K	CVD5H-KS	CVD5V-KS	935元

步进电动机用驱动器

CVD系列 脉冲序列输入型

希望通过脉冲序列输入简单同步运行。

是满足这种需求的驱动器。

▶ 驱动器各部位的名称与功能

POWER LED 兼 警报LED显示 (保护功能)

运行电流设定开关
16段数字设定

步距角设定开关
最大分辨率125000P/R

功能设定开关
设定指令平滑调整、分辨率、平滑驱动功能。

PLC / 脉冲发生器
I/O连接

本公司步进电动机与PKP系列连接

DC24V电源

▶ 输入/输出信号

	信号名称	功能
输入信号	CW+ (PLS+)	电动机以CW方向旋转。 (单脉冲输入方式时, 为工作指令脉冲信号)
	CW- (PLS-)	
	CCW+ (DIR+)	电动机以CCW方向旋转。 (单脉冲输入方式时, 为旋转方向的信号)
	CCW- (DIR-)	
	AWO+	将电动机设定为无励磁。
	AWO-	
	CS+	转换步距角。
CS-		
输出信号	ALM+	输出驱动器的警报状态(常闭)。
	ALM-	
	TIM+	电动机的励磁状态处于励磁原点时输出。
	TIM-	

电子档目录 请扫码查看

电动机、驱动器组合的详细信息, 请参阅个别目录、官方网站。

对应Modbus(RTU)协议。

步进电动机用驱动器

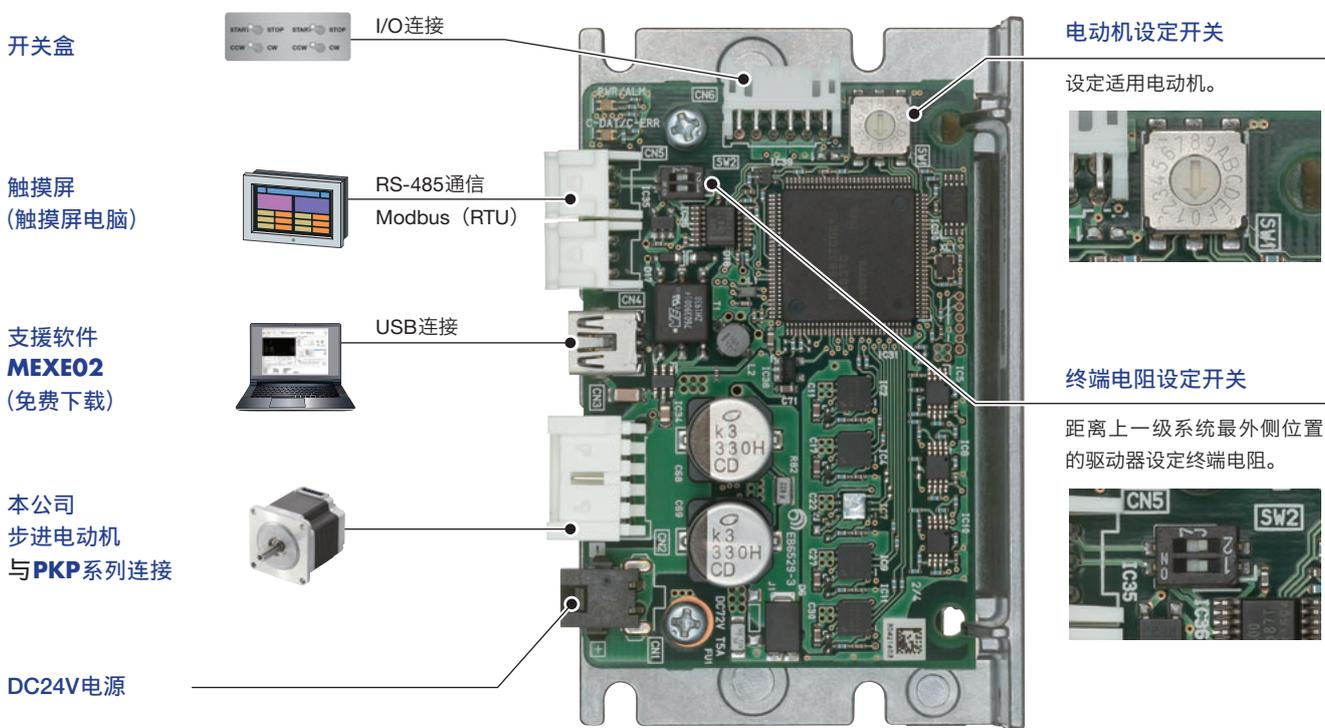
CVD系列 RS-485通信型

通过Modbus(RTU)控制移动。

通过触摸屏简单设定数据。

是满足这种需求的驱动器。

▶ 驱动器各部位的名称与功能



Modbus(RTU)

- 可通过RS-485通信进行运行数据及参数设定、以及运行指令输入等操作。
- 协议支持Modbus(RTU), 可通过PLC等轻松进行控制。

最多31轴

- 每台上一级控制器最多可连接31轴。(总延长距离: 10m以下)

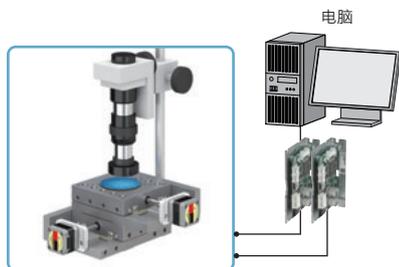
无需脉冲发生器

- 设定运行数据·参数, 可通过选择进行定位运行。
(运行数据设定数: 256)
- 还支持通过RS-485通信写入位置和速度的直接数据运行。

▶ 应用于这些地方

通过电脑移动

使用安装有图像检查软件的电脑，通过RS-485通信控制电动机



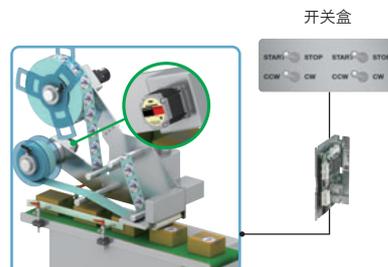
通过触摸屏移动

通过触摸屏可同时控制X - Y - Z轴和末端效应



通过切换开关移动

只需切换开关即可简单控制



▶ 可轻松进行运行数据·参数的编辑及设定。

支援软件MEXE02

通过电脑可轻松进行运行数据编辑及参数设定等基本设定。
此外，可执行程序控制，因此，在无上一级程序时，也能够构建简易系统。
支援软件可从官方网站下载。

非电气设计师也能够
简单操作而受到好评!

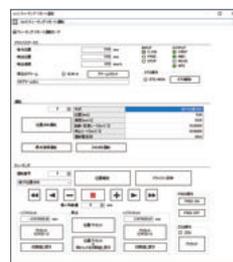


通过简易程序功能，可简化程序。

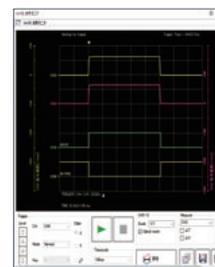
能够复制、备份设定。



简洁易懂·使用简单
直观的操作性



示教也可通过
电脑进行



搭载可确认信号输入
状况的波形监控

▶ 有助于可视化

搭载有助于“可视化”的监控功能。
详细信息，请参阅使用说明书。

系列名称 机型名称	CVD系列 RS-485通信	
监控	位置	○*
	速度	○*
	驱动器温度	○
	滑行距离 累积滑行距离	○
相关资料	驱动器过热	○
	滑行距离 累积滑行距离	○
	警报	○

*仅指令值可监控。

电子档目录
请扫码查看

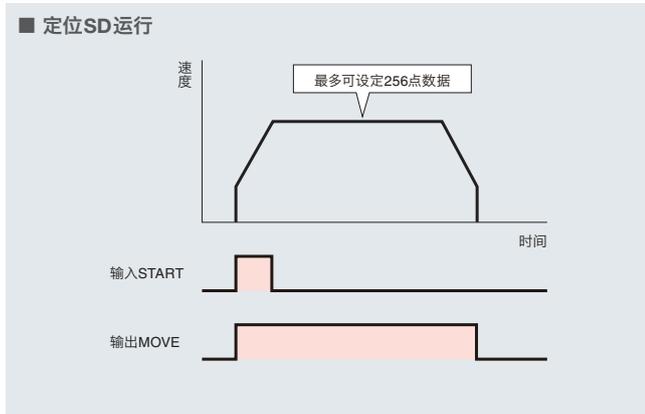
电动机、驱动器组合的详细信息，
请参阅个别目录、官方网站。

▶ 无需脉冲发生器

RS-485通信型可在驱动器上设定运行数据，通过上位选择、执行运行数据。此外，还能够结合运行数据。

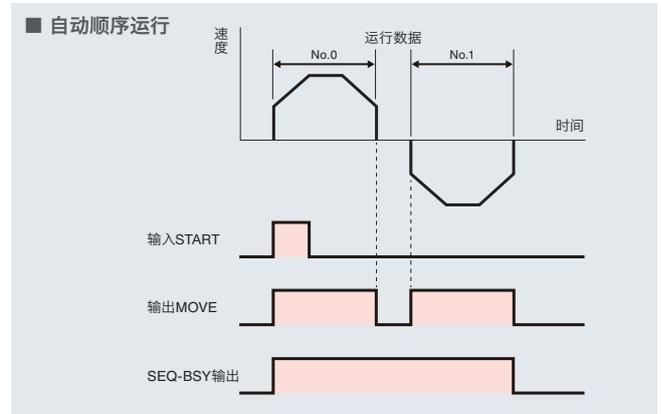
运行模式

■ 定位SD运行



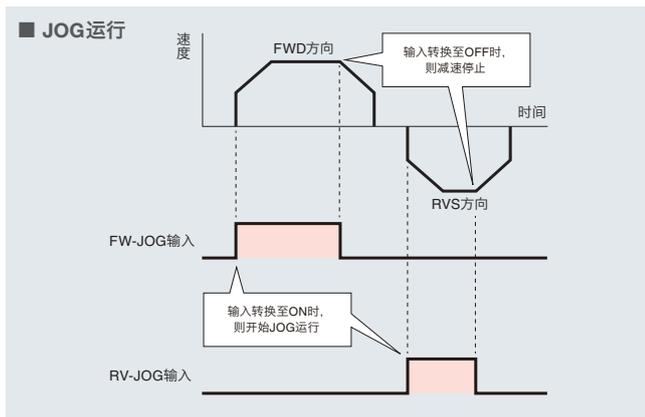
通过将电动机的运行速度及位置（移动量）等设定成运行数据，当前位置会朝目标位置进行梯形驱动。

■ 自动顺序运行



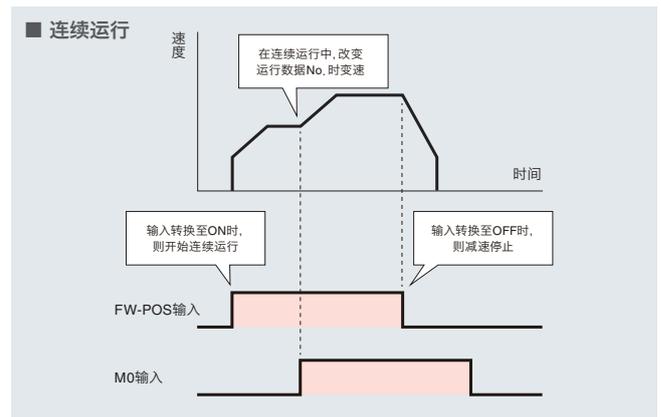
自动按顺序执行2个以上的运行。1个运行结束时，先只停止在“运行结束延迟”中设定的时间之后，再开始在“结合处”设定的运行数据的运行。中途有“无结合”设定的运行数据时，执行定位SD运行至其运行数据，使电动机停止。

■ JOG运行



输入信号为ON时，电动机连续运行。输入信号设为OFF时，则减速停止。

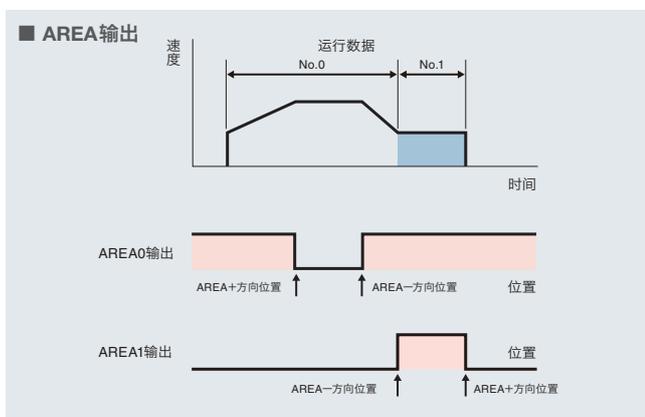
■ 连续运行



输入信号为ON时，电动机连续运行。在连续运行中，改变运行数据No.时变速。输入信号设为OFF时，电动机减速停止。

输出信号

■ AREA输出



电动机位置在按运行数据分别设定的区域范围内时，AREA输出变成ON。详细设定请参阅使用说明书的“AREA范围指定方法”。

丰富的输入/输出信号

下面介绍RS-485通信型的主要输入/输出信号。所有输入/输出信号的详细信息，请参阅使用说明书。

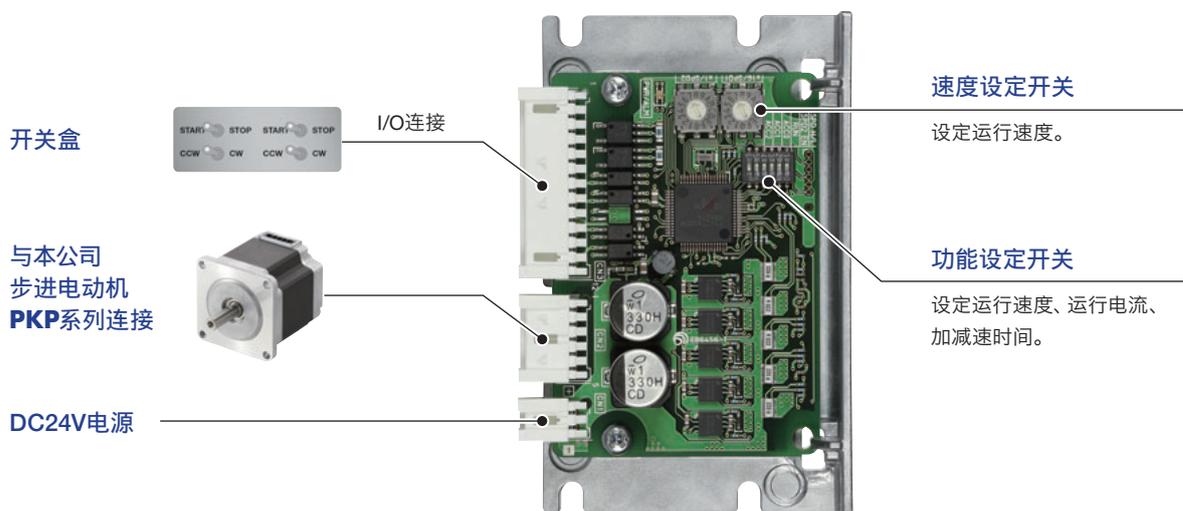
	信号名称	功能
输入信号	AWO	切断电动机电流，使电动机呈无励磁运行。(设定为[ON]时呈无励磁运行)
	STOP	电动机停止运行。
	ALM-RST	解除发生中的警报。
	P-PRESET	执行位置预设。
	FW-BLK	停止FWD方向的运行。
	RV-BLK	停止RVS方向的运行。
	FW-LS	输入FWD方向的限位传感器(外部传感器)。
	RV-LS	输入RVS方向的限位传感器(外部传感器)。
	HOMES	输入机械原点传感器(外部传感器)。
	SLIT	输入缝隙传感器(外部传感器)。
	START	执行定位SD运行。
	SSTART	执行定位SD运行。手动顺序运行时，执行接合处的运行。
	HOME	执行原点返回运行。
	FW-JOG	执行FWD方向的JOG运行。
	RV-JOG	执行RVS方向的JOG运行。
	FW-POS	执行FWD方向的连续运行。
	RV-POS	执行RVS方向的连续运行。
	M0~M7	使用8个bit，选择运行数据No.。
R0~R7	通用信号。	
输出信号	CONST-OFF	不使用输出功能。
	ALM-A	输出驱动器的警报状态(常开接点)。
	ALM-B	输出驱动器的警报状态(常闭接点)。
	READY	驱动器的运行准备完成时输出。
	MOVE	电动机在工作状态时输出。
	VA	运行速度达到目标速度时输出。(指令速度基准)
	CRNT	电动机励磁时输出。
	AUTO-CD	自动电流下降状态时输出。
	HOME-END	原点返回运行结束时、以及执行位置预设时输出。
	ABSPEN	坐标确定时输出。
	PLS-OUT	电动机输出轴每转输出50脉冲。
	FW-SLS	达到FWD方向的软件限位时输出。
	RV-SLS	达到RVS方向的软件限位时输出。
	TIM	电动机输出轴从原点每旋转7.2°时输出。
	AREA0	电动机位于区域内时输出。(指令位置基准)
	AREA1	电动机位于区域内时输出。(指令位置基准)
	SEQ-BSY	执行定位SD运行时输出。
	DELAY-BSY	驱动器待机状态(运行结束延迟、Dwell)时输出。
	DCMD-RDY	直接数据运行的准备完成时输出。
	INFO-DRVTMP	满足“驱动器温度信息信号”中设定的条件时输出。
	INFO-OVOLT	满足“过压信息信号”中设定的条件时输出。
	INFO-UVOLT	满足“电压不足信息信号”中设定的条件时输出。
	INFO-START	发生“运行起动失败”时输出。
	INFO-PR-REQ	位置预设或通过原点返回运行进行预设时输出。
	INFO-MSET-E	发生“电动机设定异常”时输出。
	INFO-NET-E	发生“RS-485通信异常”时输出。
	INFO-FW-OT	发生“正转方向运行禁止”时输出。
	INFO-RV-OT	发生“反转方向运行禁止”时输出。
	INFO-TRIP	电动机输出轴的总运转量(指令位置基准)满足“TRIP信息信号”中设定的条件时输出。
	INFO-ODO	电动机输出轴的累积运转量(指令位置基准)满足“ODO信息信号”中设定的条件时输出。
	INFO-DSLMTD	发生“运行起动失败限制模式”时输出。
	INFO-IOTEST	发生“I/O测试模式”时输出。
INFO-CFG	发生“配置请求”时输出。	
INFO-RBT	发生“重新启动要求”时输出。	

堪比调速电动机的感觉，轻松实现控制。

步进电动机用驱动器 CVD系列 SC型

希望通过步进电动机轻松控制速度。
希望减小定速电动机停止位置误差。
是满足这种需求的驱动器。

驱动器各部位的名称与功能

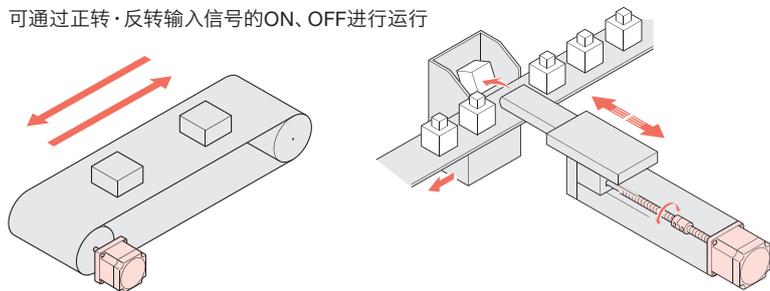


可轻易实现速度控制

正转（反转）输入转为ON时，以设定速度持续旋转，转为OFF时则瞬时停止的产品。
可通过来自PLC的正转（反转）输入的ON时间长度，实现各种动作。

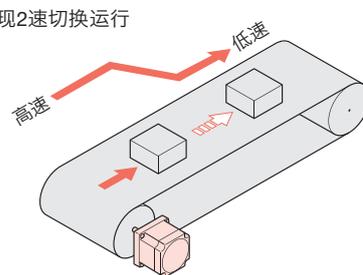
往返运行

可通过正转·反转输入信号的ON、OFF进行运行



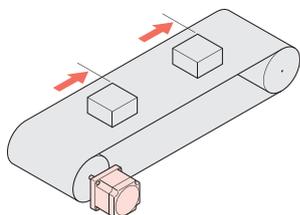
2速切换运行

可实现2速切换运行



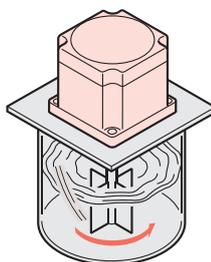
定量输送运行

可通过正转输入信号的ON、OFF进行运行



顺畅的低速运行

速度范围为
0.02r/min~600r/min



▶ 有助于实现速度控制时的“降低成本”、“简单控制”、“停止精度提高”

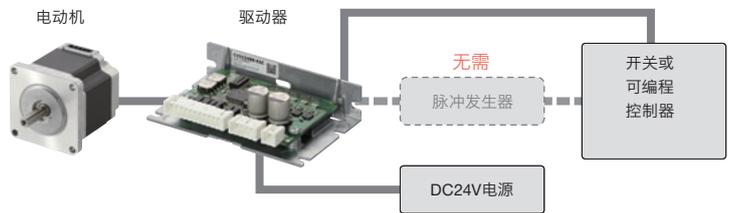
使用步进电动机的用户

满足“运行简单，希望尽量降低成本”、“希望保持停止时位置的功能”等客户需求。

无需“脉冲发生器”

可在驱动器中直接设定数据，因此没有脉冲发生器的情况下也能够控制。

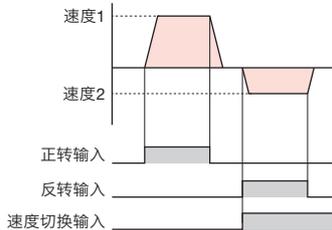
- 通过驱动器开关直接设定
- 运行速度 (0.02r/min~600r/min)
 - 加减速时间 (0.00s~3.00s)
 - 运行电流 (100%或70%)



只需输入信号3点可实现“往返运行”

可从外部切换运行速度、旋转方向。

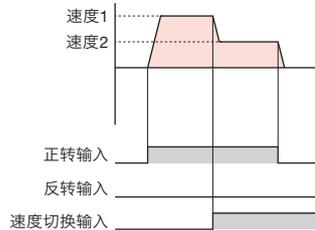
■ 往返运行



可设定2种速度

驱动时也可以切换速度。

■ 2速切换运行



即使在停止时也能够保持位置

步进电动机在停止时也向电动机提供电流，因此能够保持位置。

使用定速电动机、变频器的用户

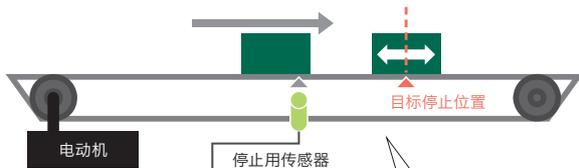
可提高“停止位置误差”、“传感器停止的精度”。

停止位置的重现性提高

从运行输入OFF时到停止的移动量固定，因此停止位置的重现性提高。

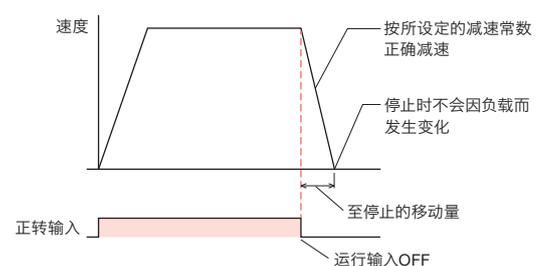
因此，可缩减调整停止传感器位置的时间。

■ 通过传送带停止传感器时



- 因工作物的重量，停止位置可能会偏移
- 接近于停止位置，很难调整传感器的位置

■ 从运行输入OFF时到停止的移动量



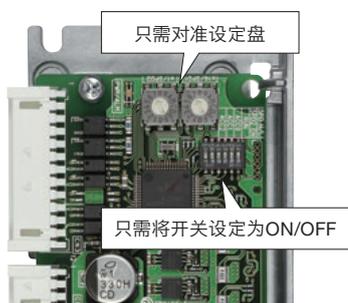
简单设定

运行所需的设定只有3种*。

■ 设定项目

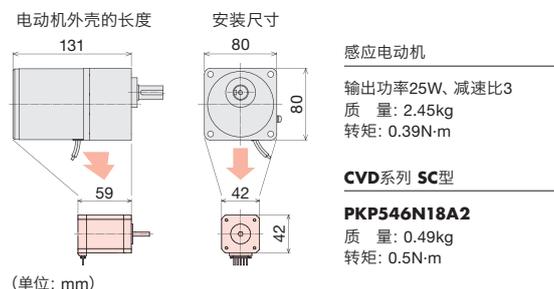
- 设定运行速度
- 设定加减速时间
- 设定运行电流

*使用初始设定值时无需设定



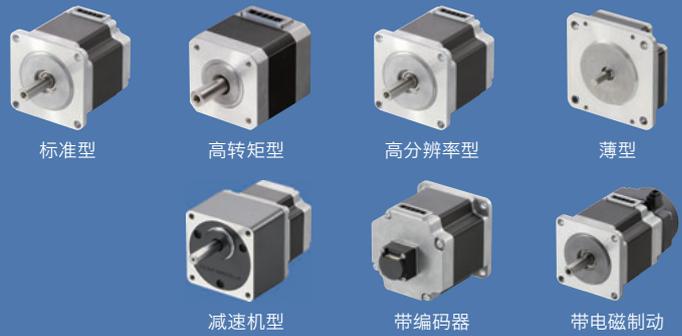
进一步减少电动机空间

与感应电动机保持同等转速、转矩的情况下，实现了电动机的小型化。



步进电动机 PKP系列

为了用户能够选出与设计规格最适合的电动机，
我们准备了丰富的产品阵容。



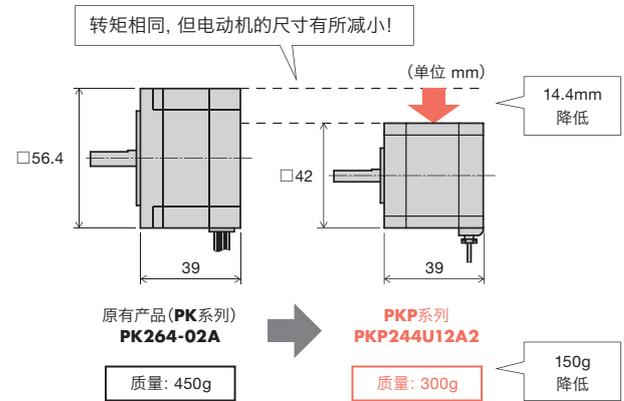
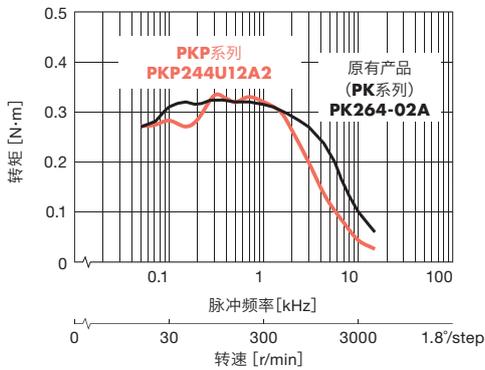
PKP系列与原有产品相比，实现了“小型化”、“高转矩化”和基本性能提高。
而且，电动机长度极短的的“薄型”产品及耐于摩擦负载的“高分辨率型”电动机等，
丰富了各种产品种类，以满足客户各种装置的组装。

▶ 小型化

有助于装置小型化

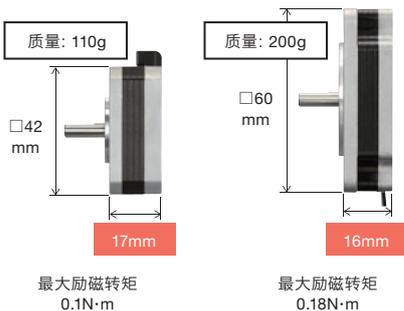
PKP系列保留转矩原有大小的同时，与原有产品相比，可缩小电动机尺寸。

■ 相同转矩的PKP系列与原有产品的转矩特性对比



有限的空间请使用薄型

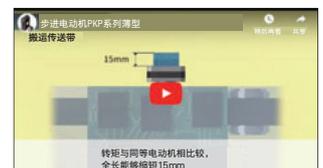
本公司2相步进电动机中最薄的一款。
质量也是110g、200g，实现了轻量化。



● 导入薄型电动机的客户反馈

搬运输送带 |
机构方面，由于空间有限，因此在转矩允许的范围内，需要电动机长度短的产品。可通过采用□60mm的产品来实现。

“薄型”的
解说视频请扫码观看



▶ 高转矩化

提高转矩,有助于缩短生产周期(Tact Time)

通过更改磁性·构造设计,实现了转矩的大幅提升。而且,使用高电流型的电动机,可实现高速领域的转矩提升。通过采用**PKP**系列,无需改变电动机尺寸,有助于缩短生产周期(Tact Time)。

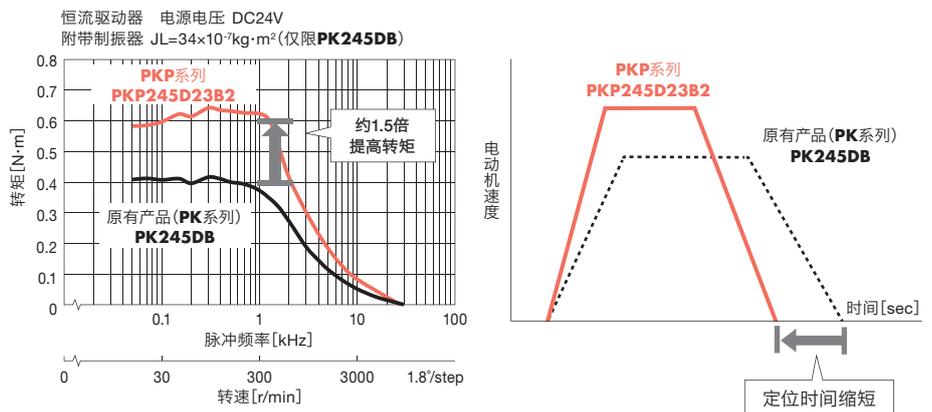
■定位时间缩短方法

缩短加速·减速时间非常有效。此时间越短,电动机所需的转矩会越大。计算方面,相同尺寸电动机时,**PKP**系列(**PKP245D23B2**)与原有产品(**PK245DB**)相比,**PKP**系列的转矩为原有产品的1.5倍,可缩短约40%的定位时间。

$$T_a[\text{N}\cdot\text{m}] = (J_0 + J_L) \cdot \frac{\pi \cdot \theta_s}{180} \cdot \frac{f_2 - f_1}{t_1}$$

f_1 : 起动脉冲频率[Hz]
 f_2 : 运行脉冲频率[Hz]
 T_a : 加速转矩[N·m]
 t_1 : 加减速时间[s]
 J_0 : 转子转动惯量[kg·m²]
 J_L : 全转动惯量[kg·m²]

■相同尺寸的PKP系列与原有产品的转矩特性对比

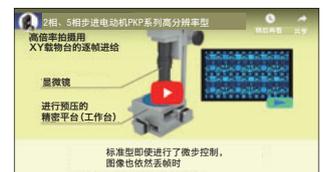


▶ 高精度化

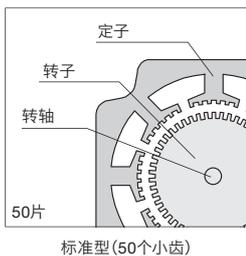
耐于摩擦负载的高分辨率型

高分辨率型的转子的齿数为标准型的2倍“100个”。由于转矩起动快,摩擦负载的影响小,因此,比标准型更能提高停止精度。

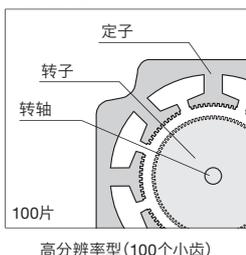
“高分辨率型”的解说视频请扫码观看



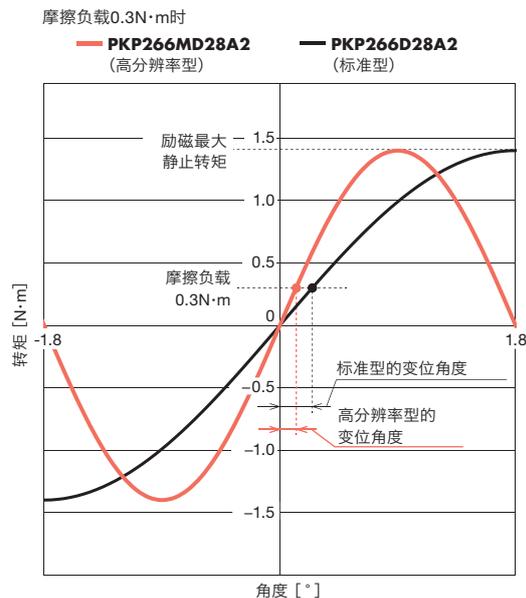
基本步距角「1.8°」



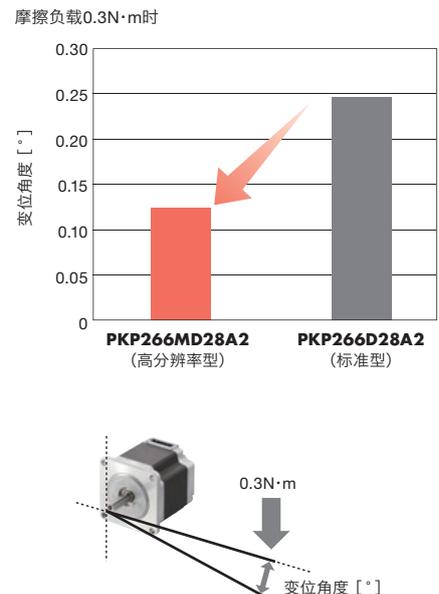
基本步距角「0.9°」



■角度-转矩特性比较(参考值)

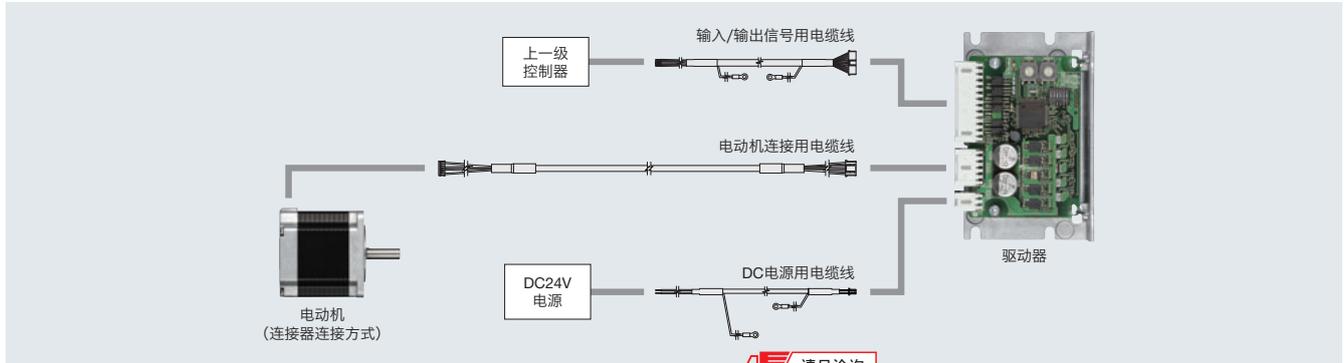


■变位角度(参考值)



东方马达为用户准备了
各种实现运动控制器系统的选购配件。

● 2相步进电动机PKP系列与CVD系列 脉冲序列输入型 驱动器例

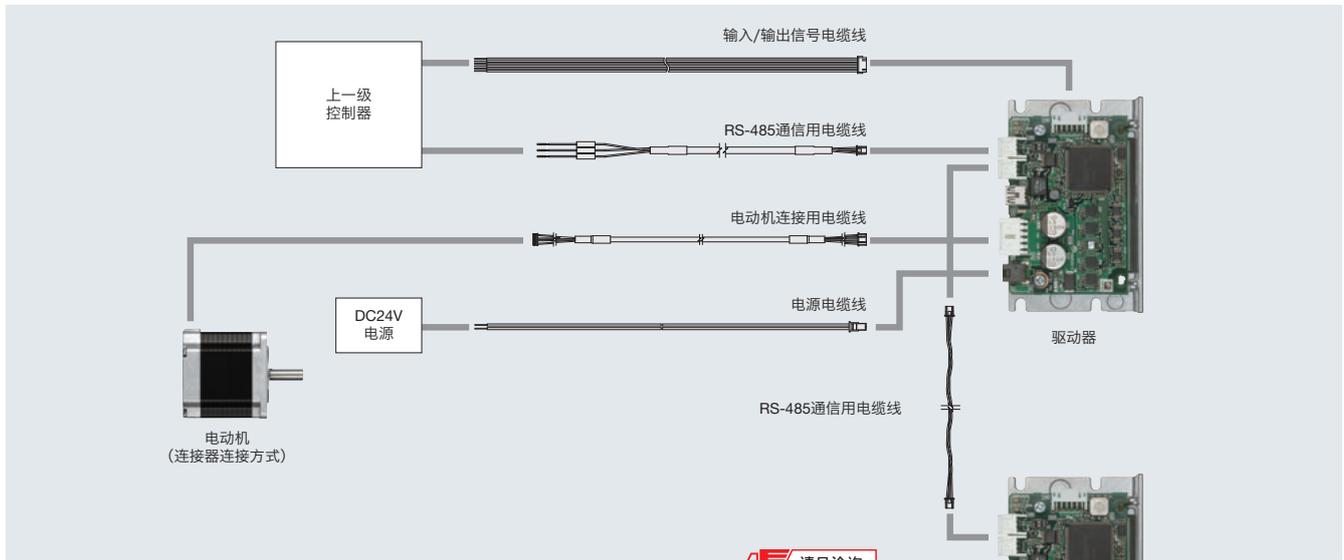


产品类别	品名	未税定价
电动机	2相步进电动机 连接器连接方式	PKP264D28B2 405元
驱动器	带安装板 垂直出线型	CVD228BR-K 895元
输入/输出信号用电缆线	附连接器型 长度1m	CC12D010-2 242元
电动机连接用电缆线	连接用电缆线 长度1m	CCM010V2AEF 216元
DC电源用电缆线	附连接器型 长度1m	CC02D010-2 134元
电路产品外罩	脉冲序列输入型 带安装板 水平出线型用	PADC-CVD 85元
电路产品安装底座	DIN导轨安装底座	MADP07 72元

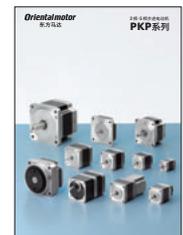


*不能使用RS-485通信型。
详情请洽本公司客户咨询中心。
<https://www.orientalmotor.com.cn>

● 2相步进电动机PKP系列与CVD系列 RS-485通信型 驱动器例



产品类别	品名	未税定价
电动机	2相步进电动机 连接器连接方式	PKP264D28B2 405元
驱动器	带安装板 垂直出线型	CVD2BR-KR 1,183元
RS-485通信用电缆线	上一级系统连接用 长度3m	CC030-RS 158元
RS-485通信用电缆线	驱动器间连接用 长度0.15m	LH0015-RWN 72元
电动机连接用电缆线	连接用电缆线 长度1m	CCM010V2AEF 216元
电源电缆线/ 输入/输出信号电缆线套件	附连接器型 长度1m	LHS010CC 93元
电路产品安装底座	DIN导轨安装底座	MADP07 72元



电子档目录
请扫码查看

电动机、驱动器组合的详细信息，
请参阅个别目录、官方网站。

⚠️ 安全注意事项

- 使用前，请先仔细阅读使用说明书后再以正确的方式使用。
- 本产品目录中所刊载的产品为工业用产品及组装到机器设备中时使用的产品。请勿作其它用途使用。

本产品是由取得ISO（国际标准化机构）9001质量管理体系认证的事务所制作而成的。
本产品是由取得ISO14001环境管理体系认证的事务所制作而成的。

- 本产品目录中所刊载的产品制造事业所，已取得质量体系认证ISO9001及环境体系认证ISO14001。
- 本产品目录中所刊载的产品性能和规格，若因产品改进等原因而发生变化时，恕不另行通知，敬请谅解。
- 若想了解产品详情，请与以下的营业部门联系。
- **Oriental motor** 是东方马达株式会社的注册商标。
- 本产品目录中所刊载的公司名称及产品名称为各公司的注册商标或商标。

Oriental motor

东方马达

东方马达中国总公司
欧立恩拓电机商贸(上海)有限公司
上海市长宁区古北路 666 号嘉麒大厦 12 楼 200336

华北·东北

北京 电话 010-8441-7991 传真 010-8441-7295
大连 电话 0411-3967-6880 传真 0411-3967-6881

华东

上海 电话 021-6278-0909 传真 021-6278-0269
苏州 电话 0512-6818-3151 传真 0512-6818-5142
杭州 电话 0571-8650-9669 传真 0571-8650-9670
厦门 电话 0592-523-6001 传真 0592-523-6010

华中

武汉 电话 027-8711-9150 传真 027-8711-9141

华南

深圳 电话 0755-8882-9008 传真 0755-8368-5057
广州 电话 020-8739-5350 传真 020-8739-0892
东莞 电话 0769-2882-0215 传真 0769-2882-0235

欧立恩拓电机商贸（上海）有限公司是日本东方马达株式会社在中国设立的全资子公司。

客户咨询中心

售前咨询：

选型计算、产品替换、资料索取、规格确认、
报价纳期、网上订购、研讨会申请

400-820-6516 (中文)

400-821-3009 (日文)

售后支持：

接线确认、使用方法、故障排除、检修依赖

网址: www.orientalmotor.com.cn

E-mail: sales@orientalmotor.com.cn



官方微信

- 免费目录申请
- 线上选型工具
- 电动机小知识

2022年3月制作

本目录内容以2022年3月之现行资料为准。