

ステッピングモータ STEPPING MOTORS

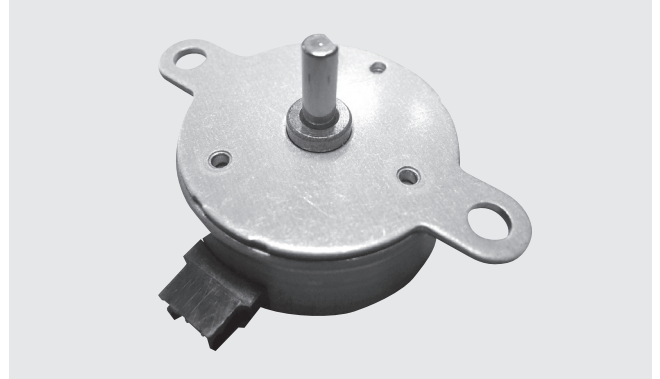
SPR27-1000

■特長 FEATURES

- 小型のステッピングモータ
- コネクタ式のため、アセンブリが容易
- RoHS 指令対応
- Compact stepping motor
- Provided with connector terminals for easy connection
- RoHS compliant

■用途 APPLICATIONS

- ゲーム機器
- その他一般用
- Game machines
- Others



■型式表示 PART NUMBER DESIGNATION

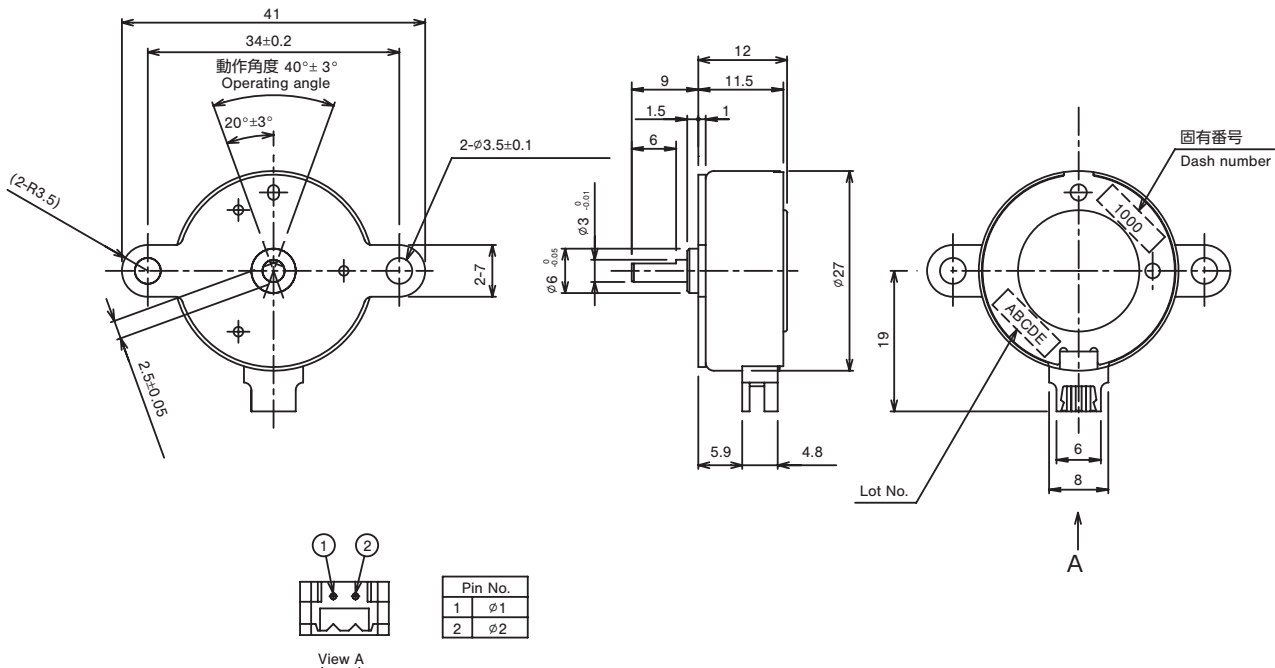
SPR 27 - 1000

シリーズ名 Series name

固有番号 Dash number

■外形寸法図 OUTLINE DIMENSIONS

Unless otherwise specified tolerance: ± 0.5 (Unit: mm)

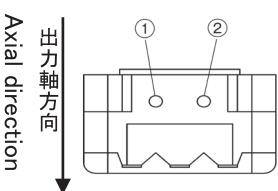


ロット生産ですので、ご注文に際しては、弊社にご相談ください。
Lot production is required. Please consult us for ordering.

SPR27-1000

STEPPING MOTORS

標準仕様 STANDARD SPECIFICATIONS

項目 Item	SPR27-1000	備考 Remarks															
相数 Number of phases	1	1相バイポーラ 1 phase bipolar															
極数 Number of poles	4																
動作角 Operating angle	40°																
コイル抵抗 Winding resistance	50 Ω																
入力定格 Power	平均消費電力 3 W 以内 Average power consumption 3 W maximum																
トルク Torque	0.784 mN-m minimum	at12V 2Hz															
ローターイナーシャ Rotor inertia	2 gf-cm ²																
絶縁階級 Insulation class	A種 Type A	JIS C4003															
絶縁抵抗 Insulation resistance	30 Ω minimum	DC500V															
絶縁耐力 Dielectric strength	異常無きこと No breakdown	600 VAC 1sec リーク電流 1mA 以下 Leakage current 1 mA maximum															
使用温度範囲 Operating temperature range	0 ~ 50°C																
動作湿度 Operating humidity	相対湿度 Relative humidity 10 ~ 90%	結露しないこと No condensation															
保存温度 Storage temp.	-10 ~ 60°C																
保存湿度 Storage humidity	相対湿度 Relative humidity 5 ~ 95%	結露しないこと No condensation															
耐振動 Vibration	異常無きこと No breakdown	振幅 (Amplitude) 2mm 10 ~ 55 Hz X・Y・Z方向 各30分 30 min each for X, Y, Z, directions.															
耐衝撃 Shock	588 m/s ²	X・Y・Z方向 各1回 1 time each for X, Y, Z, directions.															
標準コネクタ端子 Standard connector terminal	<p>相手コネクタ Male connector 02DR Series 日本圧着端子製造 (株) Made by J.S.T. Mfg. Co., Ltd</p>  <table border="1" data-bbox="845 1814 1109 1904"> <thead> <tr> <th colspan="2">Pin No.</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>φ1</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>φ2</td> </tr> </tbody> </table> <table border="1" data-bbox="845 1915 1444 2016"> <thead> <tr> <th></th> <th>φ1</th> <th>φ2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>CW</td> <td>+</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>CCW</td> <td>-</td> <td>+</td> </tr> </tbody> </table> <p>回転方向は出力軸側より見た時の方向とする The rotation direction is defined as viewed from the output shaft.</p>		Pin No.		1	φ1	2	φ2		φ1	φ2	CW	+	-	CCW	-	+
Pin No.																	
1	φ1																
2	φ2																
	φ1	φ2															
CW	+	-															
CCW	-	+															