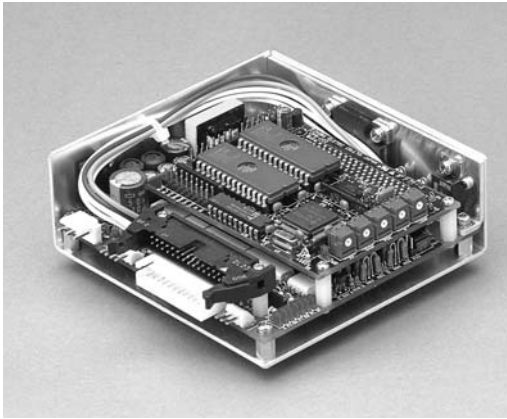


ACサーボモータ(EAシリーズ)対応

For AC Servomotors (EA series)



EAD-08C オープンコレクタ
EAD-08D ラインドライバ対応

EAD-08C for Open Collector
EAD-08D for Line Driver

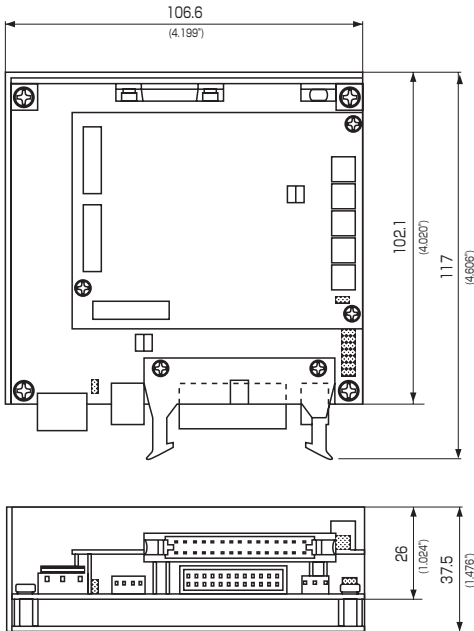
特長

- 本製品は3相正弦波PWM駆動のドライバです。
- 当社製超小型ACサーボモータ専用のドライバです。
- ASIC、CPUを採用したデジタルサーボ制御により、小型化されています。
- DC24V単一電源です。(制御電源内蔵)

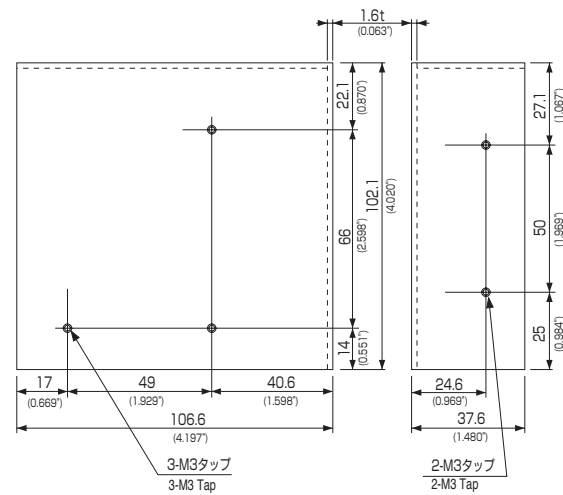
Special Features

- Driver by 3-phase sine wave PWM.
- Driver specially designed for our ultra compact AC Servomotors.
- Compact size attained by the full digital servo control where ASIC and CPU are incorporated.
- DC 24V single power supply. (built-in power control)

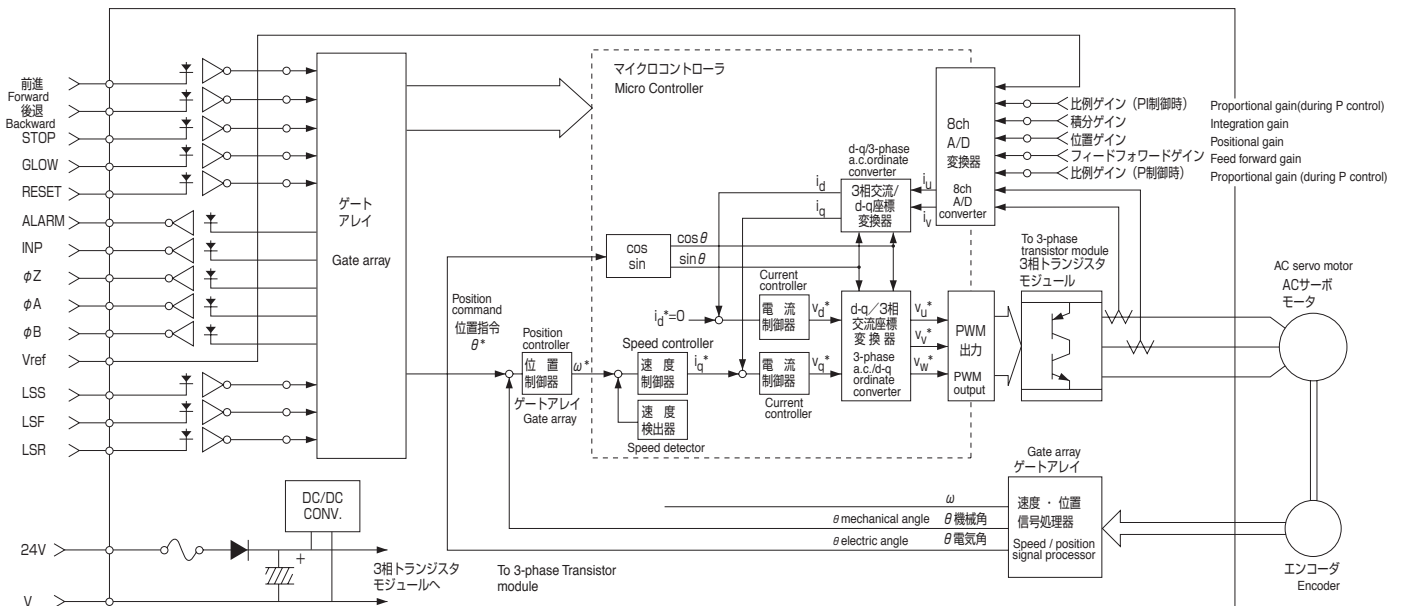
外形図 (単位: mm)
Outside Configuration (Unit: mm & inch)



取り付け寸法 (単位: mm)
Install Dimension (Unit: mm & inch)



制御ブロック図
Circuit Configuration



仕様

共通仕様

型式	EAD-08C(D)-012	EAD-08C(D)-030
入力電源電圧	DC24V	
連続定格出力電流	1.2Arms	3.0Arms
最大定格出力電流	2.1Arms	10.0Arms
駆動方式	3相正弦波PWM方式	
制御方式	位置制御、速度制御、トルク制御の3モード ※ジャンパ設定	
エンコーダのタイプ	オープンコレクタ又はラインドライバ 注1	
エンコーダ入力	φA、φB、φZ	
ホールセンサ	φU、φV、φW(ホールIC) ※ラインドライバ入力可能 注1	
リミットセンサ	CW禁止、CCW禁止	
動作温度・湿度	0~40℃ 85% RH以下 結露なきこと	
保存温度	-20~85℃ 結露なきこと	
外形寸法	117×106×37(コネクタ等を含む最大外形)	
構造	オープンフレーム構造	
付属品	入出力部コネクタ	

注1：ラインドライバの場合は別基板が必要となります。(ドライバ上に実装)

位置制御モード時の仕様

入力最大周波数	600kHz 注2	
位置決め精度	エンコーダの分解能による ±1パルス	
エンコーダ通倍機能	×1、×2、×4通倍	
指令通倍機能	×1、×2、×4通倍 (但し4通倍は2相入力のみ有効)	
φZ出力論理	φZ出力の論理が変更可能	

注2：システムとしての入力周波数はエンコーダのパルス数及びモータの定格回転数で決定されます。

速度制御モード時の仕様

指令入力電圧	0~±10V (10Vで定格回転数) プラスでCW	
指令入力インピーダンス	10kΩ	
速度制御範囲	1:1000	

トルク制御モード時の仕様

指令入力電圧	0~±10V (10Vで最大電流) プラスでCW	
最大電流	2.1Arms	10.0Arms
指令入力インピーダンス	100kΩ	

Specification

General Information

	EAD-08C(D)-012	EAD-08C(D)-030
Input Power Supply	DC24V	
Continuous Rated Output Current	1.2Arms	3.0Arms
Max Rated Output Current	2.1Arms	10.0Arms
Driving System	3-phase sine wave PWM	
Control System	3-modes (position/ speed/ torque control) ※jumper circuit setup	
Encoder	Open Collector or Line Driver	
Encoder Input	φA、φB、φZ	
Hall Sensor	φU、φV、φW (Hall IC) ※1 line driver input is possible	
Limit Sensor	CW Prohibition, CCW Prohibition	
Operating Temperature/ Humidity	0~40℃ Below 85% RH without bedewing	
Storage Temperature	-20~85℃ without bedewing	
Outside Dimension	117×106×37(Max dimension including connector)	
Structure	Open frame structure	
Attachment	Connectors for input/ output	

※1 Circuit board specific for line driver is required. (Installed in the driver)

Specifications at Position Control Mode

Input Max Frequency	600kHz ※2	
Positioning Accuracy	±1 pulse of encoder resolution	
Multiplication Function of Encoder	×1、×2、×4 multiplication function	
Control Multiplication Function	×1,×2,×4 multiplication function (×4 is applicable only by 2-phase input)	
Logic of φZ Output	Logic of φZ output is unchangeable	

※2 Input frequency is determined by pulses of encoder and rated speed of motor.

Specifications at Speed Control Mode

Control Input Voltage	0~±10V (rated speed at 10V) CW at positive voltage	
Control Input Impedance	10kΩ	
Scope of Control	1:1000	

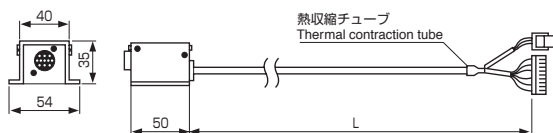
Specifications at Torque Control Mode

Control Input Voltage	0~±10V (Max current at 10V) CW at positive voltage	
Max Current	2.1Arms	10.0Arms
Control Input Impedance	100kΩ	

オプション Option

モータ、ドライバ間の距離が必要な場合、ノイズ耐力を向上させる場合にラインドライバケーブルを用意しております。

●ラインドライバ付き延長ケーブル(ドライバ直結タイプ) Extension cable with line driver (direct connection type)



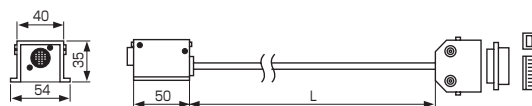
- EAD-08D-012用
MA-321-030 (L=3m)
MA-321-050 (L=5m)
MA-321-100 (L=10m)

- EAD-08D-030用
MA-324-030 (L=3m)
MA-324-050 (L=5m)
MA-324-100 (L=10m)

注) ドライバ側もラインドライバタイプを選定して下さい。
オープンコレクタタイプからラインドライバタイプに変更する際は、弊社に連絡の上ご返送ください。有償にて対応致します。

Extension cable with line driver can be supplied for coping with electrical noise, when a certain distance between motor and driver is required.

●ラインドライバ付き延長ケーブル (ドライバを筐体等に入れてご使用される場合に使用します。 ドライバとは直結できません。) Extension cable with line driver (This is used when driver is inserted in the box. This cannot be directly connected to the driver.)



- EAD-08D-012、EAD-08D-030共通
MA-322-030 (L=3m)
MA-322-050 (L=5m)
MA-322-100 (L=10m)

note: Please select EAD-08D for extension cable with line driver.
Please contact us and then return the products when you request us to change open collector type to line driver type. The change is arranged at your expense.