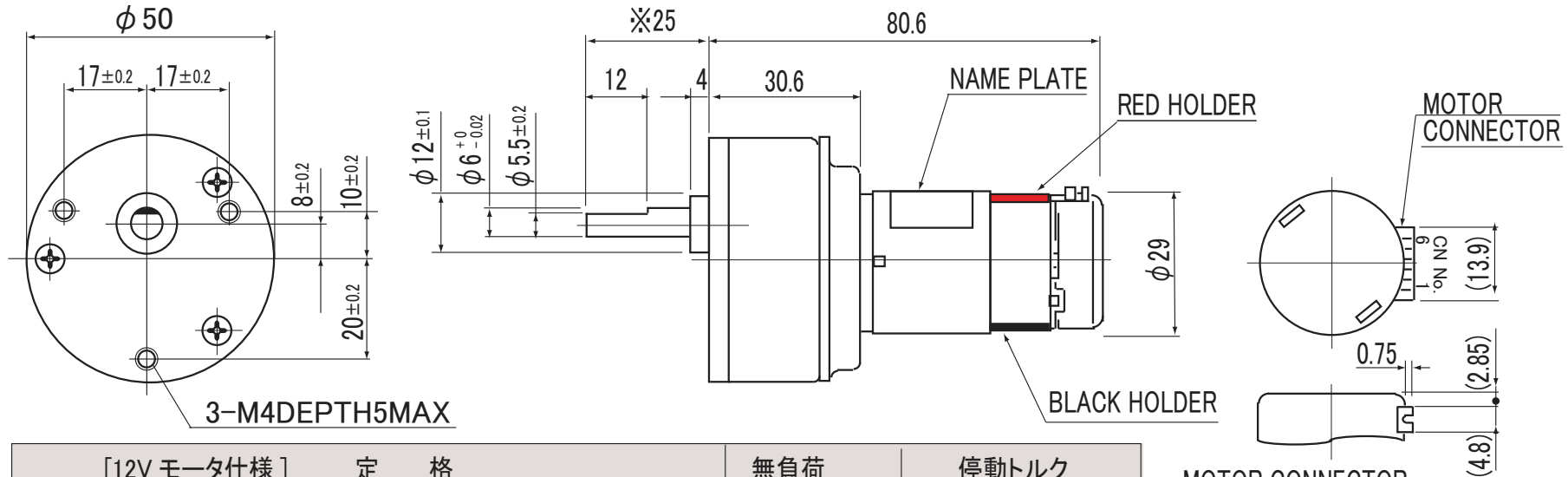


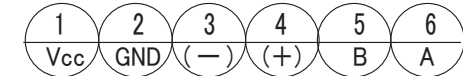
ギアヘッド+エンコーダ付 DC モータ RDO-29B50G (減速比) A ■外形寸法図

質量：約 230 g



MOTOR CONNECTOR
CONNECTOR: JST S6B-PH-K-S
TERMINAL: JST PHR-6(WHITE)

CONNECTIONS



【注意】接続を間違えると、エンコーダ回路損傷を受けますので、間違えないように注意して配線。

[12V モータ仕様]		定 格					無負荷		停止トルク		
製品形式	減速比 分母	出力 W	トルク		電流 mA	回転速度 r/min	電流 mA	回転速度 r/min	トルク		電流 A
			N · m	kgf · cm					N · m	kgf · cm	
RDO-29B50G9A	9	2.4	0.057	0.58	540	411.0	140	555.0	0.21	2.2	1.5
※ RDO-29B50G27A	27	2.1	0.14	1.5	540	137.0	140	185.0	0.58	5.9	1.5
※ RDO-29B50G54A	54	2.2	0.3	3.1	540	68.5	140	82.6	1.1	12.0	1.5
RDO-29B50G192A	192	2.0	0.98	10.0	540	19.3	140	26.1	3.6	37.0	1.5

※ギアヘッドの出力軸回転方向は、モータ軸回転方向とは逆になります。

■一般仕様

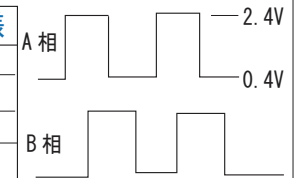
- 材 質 スピンドル：ステンレス鋼 出力軸：機械構造用炭素鋼
- 励磁方式 永久磁石 ●使用ブラシ 金黒黒鉛
- 軸 受 焼結含油軸受
- 許容温度上昇 定格にてモータケース表面で50K以下(温度計法による)
- 絶縁耐熱クラス E(巻線部のみ)
- 絶縁抵抗 DC500Vメガにて10MΩ以上(初期値のみ)
- 絶縁耐圧 AC500V(50/60Hz)1分間に耐えること(カット電流3Aにて)
- 質 量 約230g
- 寿 命 定格連続にて2000時間
- 寿命判定基準 電流値が初期値の±20%を連続して超えないこと
- 出力軸スラストガタ 0.5mm以下

■使用条件

- 過負荷運転 過負荷運転、及び拘束状態は、定格を超えた負荷トルクが加わった状態であり、過大な電流が流れモータが焼損することがあります。過負荷運転、拘束状態での使用は絶対に避けてください。5秒以上の拘束はモータにダメージを与えます。
- 使用電圧範囲 必ず定格電圧(±10%)で使用し、サージ電圧を避けてください。
- モータ姿勢 出力軸水平で設計しています。
※ギアヘッドのグリスがモータへ流れ込むような取付姿勢は避けてください。(出力軸上向き等)
- 取付ネジ 外形図記載のネジ深さを超えないこと。ネジ深さを超過して使用した場合、モータ本体、ロータ、減速ギアに接触し、焼損ギア破損等の恐れがありますので、ご注意ください。
- 使用周温、周湿範囲 -10°C~+50°C 5%~90%RH(結露無きこと)
- 保存周温、周湿範囲 -20°C~+80°C 5%~90%RH(結露無きこと)

■磁気式エンコーダ仕様

電源電圧	DC5V
分解能	12 P/R
出力相	A, B 2相
消費電流	約10mA
DUTY	50%
出力波形	オープンコレクタ
出力信号	H:2.4V MIN L:0.4V MAX
デューティ比	T/2±T/6 (180° ±60°)
位相差	T/4±T/6 (90° ±60°)



図番	2011, 12, 19 RDO29BMA WITH GEAR
----	------------------------------------

JAPAN ROBOTECH LTD.
info@japan-robotech.com
福岡市早良区百道浜2-3-2 TNCビル2F