

## ステッピングモーター PKPシリーズ

標準タイプ エンコーダ付 1000P/R

2相：取付角寸法 42mm、56.4mm

5相：取付角寸法 42mm、60mm



**NEW**  
磁気式 新エンコーダ  
分解能：1000P/R

### ■特徴

#### 高精度な位置検出が可能

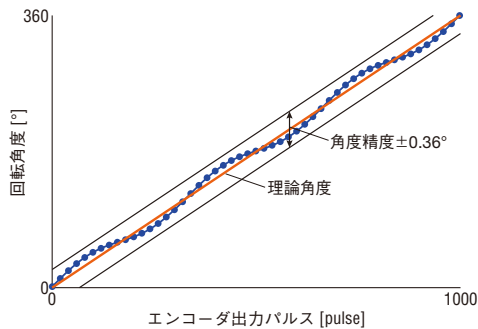
##### ●高分解能・高角度精度エンコーダ搭載

高分解能 (1000P/R) のエンコーダを搭載。  
角度精度はモーターをアッセイした状態で  $\pm 0.36^\circ$  (保証値) です。  
既存のエンコーダ付モーターよりも高精度な位置検出が可能となります。

|      | 新製品<br>磁気式エンコーダ  | 既存製品<br>光学式エンコーダ |
|------|------------------|------------------|
| 分解能  | 1000P/R          | 500P/R           |
| 角度精度 | $\pm 0.36^\circ$ | -                |

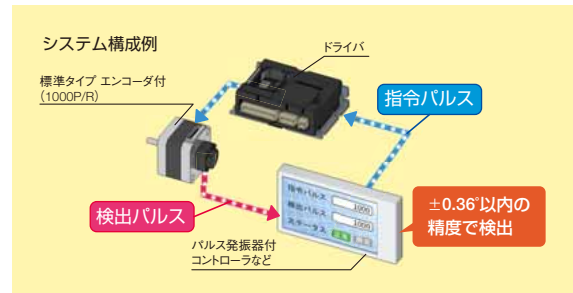
##### ●角度精度について (イメージ)

実際の回転角度とエンコーダから出力される角度の誤差です。  
新しいエンコーダ付モーターは、角度精度  $\pm 0.36^\circ$  を保証しています。



##### ●より高精度なシステム制御が可能

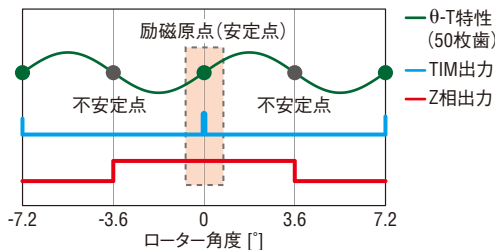
現在位置のモニタや位置ズレの検出などが可能です。  
 $\pm 0.36^\circ$  で保証された検出パルスを使用することで、より高精度なシステム制御が可能です。



#### 再現性の高い原点出しが可能

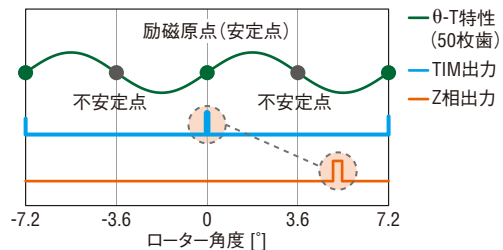
励磁原点 (安定点) で Z 相信号が出力されるため、原点センサ (モーター軸に取り付ける 1 回転内原点を検出するセンサ) の代用ができます。  
また、Z 相出力信号と TIM 出力信号\* の併用がしやすくなり、原点出しの再現性が上がります。  
\*モーター出力軸が原点から  $7.2^\circ$  回転するたびにドライバから出力される信号です。

##### ●Z相出力のタイミングが定まっている場合 新エンコーダ (磁気式)



励磁原点 (安定点) を中心に  $\pm 3.6^\circ$  の幅で、Z 相信号を出力。

##### ●Z相出力のタイミングが定まっていない場合



Z 相信号の出力タイミングは不定のため、原点センサとしての代用はしづらく、TIM 信号との併用も難しい。

#### 電圧出力タイプとラインドライバ出力タイプを選択可能

電圧出力タイプとラインドライバ出力タイプをご用意しています。  
また、エンコーダの配線に便利なケーブルを別売りでをご用意しています。

## ■品名の見方

### ●モーター

◇2相 標準タイプ エンコーダ付

**PKP 2 4 4 D 23 A 2-R3J L**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪

◇5相 標準タイプ エンコーダ付

**PKP 5 6 6 F N 24 A 2-R3J L**

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪

### ●接続ケーブル

◇モーター接続ケーブル

**LC 2 B 06 E**

① ② ③ ④ ⑤

◇エンコーダ接続ケーブル

**LC E 08 A-006**

① ② ③ ④ ⑤

|   |                             |  |
|---|-----------------------------|--|
| ① | シリーズ名                       | <b>PKP</b> : PKPシリーズ   |
| ② | <b>2</b> : 2相 <b>5</b> : 5相 |  |
| ③ | モーター取付角寸法                   | <b>4</b> : 42mm <b>6</b> : 56.4mm<br>(モーター識別が「 <b>F</b> 」の場合は60mm) |
| ④ | モーターケース長さ                   |  |
| ⑤ | モーター識別                      | <b>F</b> : モーター取付角寸法60mm   |
| ⑥ | リード線本数                      | <b>D</b> : 4本 <b>N</b> : 5本  |
| ⑦ | モーター巻線仕様                    |  |
| ⑧ | 形状                          | <b>A</b> : 片軸シャフト  |
| ⑨ | 追番                          |  |
| ⑩ | エンコーダ分解能                    | <b>R3J</b> : 1000P/R   |
| ⑪ | エンコーダ出力回路形式                 | なし : 電圧出力<br><b>L</b> : ラインドライバ出力                                  |

|   |                             |                                     |
|---|-----------------------------|-------------------------------------|
| ① | ケーブル                        | <b>LC</b> : コネクタ付リード線               |
| ② | <b>2</b> : 2相 <b>5</b> : 5相 |                                     |
| ③ | ケーブル種類                      | <b>B</b> : バイポーラ用<br><b>N</b> : 5相用 |
| ④ | ケーブル長さ                      | <b>06</b> : 0.6m <b>10</b> : 1m     |
| ⑤ | 追番                          |                                     |

|   |        |   |
|---|--------|---|
| ① | ケーブル   | <b>LC</b> : コネクタ付リード線                       |
| ② | ケーブル種類 | <b>E</b> : エンコーダ用                           |
| ③ | 適用機種   | <b>05</b> : 電圧出力用<br><b>08</b> : ラインドライバ出力用 |
| ④ | 追番     |   |
| ⑤ | ケーブル長さ | <b>006</b> : 0.6m                           |

**PKP**シリーズは、製品カタログをご用意しています。製品の選定、ドライバ、接続ケーブルについては、製品カタログ(V-185)をご覧ください。



## ■種類と価格

コネクタ接続方式のモーターには、接続ケーブルが必要です。

モーター、ドライバ、接続ケーブルは別手配です。ドライバの詳細は10ページをご覧ください。

### ●モーター

#### ◇2相 標準タイプ エンコーダ付

##### ●バイポーラ (4本リード線)

| 品名               | 定価      |
|------------------|---------|
| PKP244D23A2-R3J  | 11,100円 |
| PKP244D23A2-R3JL |         |
| PKP266D28A2-R3J  | 12,500円 |
| PKP266D28A2-R3JL |         |

### ●接続ケーブル

#### ◇モーター接続ケーブル

##### ●2相バイポーラ用

| 品名      | 長さL (m) | 定価   |
|---------|---------|------|
| LC2B06E | 0.6     | 600円 |
| LC2B10E | 1       | 800円 |

#### ◇エンコーダ接続ケーブル

##### ●電圧出力用

| 品名         | 長さL (m) | 定価     |
|------------|---------|--------|
| LCE05A-006 | 0.6     | 1,100円 |

#### ◇5相 標準タイプ エンコーダ付

| 品名                | 定価      |
|-------------------|---------|
| PKP544N18A2-R3J   | 11,600円 |
| PKP544N18A2-R3JL  |         |
| PKP566FN24A2-R3J  | 13,600円 |
| PKP566FN24A2-R3JL |         |

##### ●5相用

| 品名      | 長さL (m) | 定価   |
|---------|---------|------|
| LC5N06E | 0.6     | 600円 |
| LC5N10E | 1       | 800円 |

##### ●ラインドライバ出力用

| 品名         | 長さL (m) | 定価     |
|------------|---------|--------|
| LCE08A-006 | 0.6     | 1,100円 |

## ■付属品

取扱説明書

# 2相 標準タイプ エンコーダ付 取付角寸法 42mm (バイポーラ4本リード線)

## 仕様

| 品名                                  | 励磁最大<br>静止トルク<br>N·m | ローター慣性<br>モーメント<br>J : kg·m <sup>2</sup> | 定格電流<br>A/相 | 電圧<br>V | 巻線抵抗<br>Ω/相 | インダクタンス<br>mH/相 | 基本<br>ステップ角度 | 推奨<br>ドライバ<br>品名 |
|-------------------------------------|----------------------|--|-------------|---------|-------------|-----------------|--------------|------------------|
| PKP244D23A2-R3J<br>PKP244D23A2-R3JL | 0.48                 | 55×10 <sup>-7</sup>                      | 2.3         | 2.1     | 0.93        | 1.9             | 1.8°         | CVD223FBR-K      |

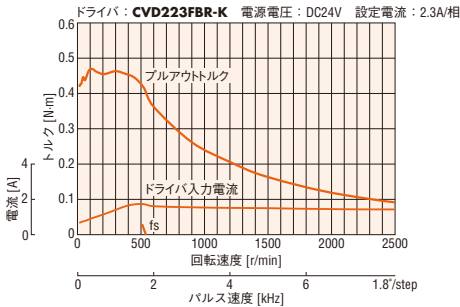
●エンコーダ部仕様は、8ページをご覧ください。

### ご注意

●ドライバの設定電流は、必ずモーターの定格電流以下に設定してください。モーターの定格電流を超えると製品が破損する原因になります。

## 回転速度—トルク特性 (参考値) fs : 最大自起動周波数

PKP244D23A2-R3J/PKP244D23A2-R3JL



### ご注意

- 回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
- 駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。エンコーダを保護するため、モーターケース温度は85°C以下でお使いください。
- RS-485通信タイプのドライバと組み合わせる場合も同等の特性です。

## 外形図 (単位 mm)

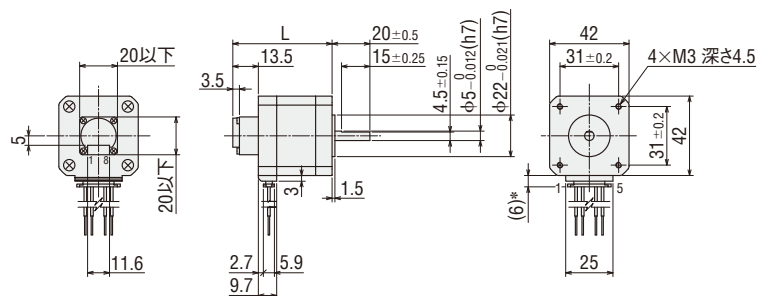
### ●モーター

2D & 3D CAD

| 品名                                  | L    | 質量<br>kg | 2D CAD |
|-------------------------------------|------|----------|--------|
| PKP244D23A2-R3J<br>PKP244D23A2-R3JL | 52.5 | 0.32     | B1322  |

### ●適用コネクタ

|           | モーター部<br>(ヒロセ電機株式会社) | エンコーダ部<br>(Molex) |
|-----------|----------------------|-------------------|
| コネクタハウジング | MDF97A-5S-3.5C       | 51021-0800        |
| コンタクト     | MDF97-22SC           | 50079-8100        |
| 圧着工具      | HT801/MDF97-22S      | 57177-5000        |

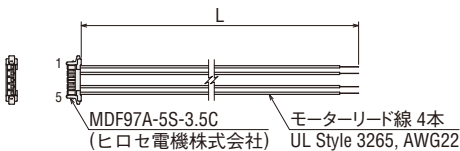


\*接続ケーブル取付時

### ●接続ケーブル (別売)

#### ◇モーター接続ケーブル

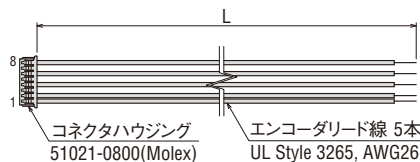
| 品名      | 長さ L (m) |
|---------|----------|
| LC2B06E | 0.6      |
| LC2B10E | 1        |



#### ◇エンコーダ接続ケーブル

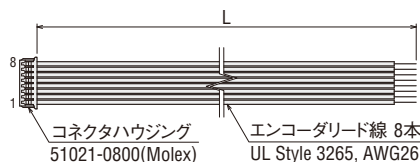
##### ●電圧出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE05A-006 | 0.6      |



##### ●ラインドライバ出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE08A-006 | 0.6      |



# 2相 標準タイプ エンコーダ付 取付角寸法 56.4mm (バイポーラ4本リード線)

## 仕様

| 品名                                  | 励磁最大<br>静止トルク<br>N·m | ローター慣性<br>モーメント<br>J : kg·m <sup>2</sup> | 定格電流<br>A/相 | 電圧<br>V | 巻線抵抗<br>Ω/相 | インダクタンス<br>mH/相 | 基本<br>ステップ角度 | 推奨<br>ドライバ<br>品名  |
|-------------------------------------|----------------------|--|-------------|---------|-------------|-----------------|--------------|-------------------|
| PKP266D28A2-R3J<br>PKP266D28A2-R3JL | 1.4                  | 270×10 <sup>-7</sup>                     | 2.8         | 2.4     | 0.86        | 2.9             | 1.8°         | <b>CVD228BR-K</b> |

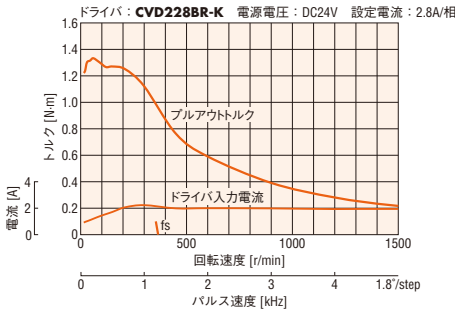
●エンコーダ部仕様は、8ページをご覧ください。

### ご注意

●ドライバの設定電流は、必ずモーターの定格電流以下に設定してください。モーターの定格電流を超えると製品が破損する原因になります。

## 回転速度—トルク特性 (参考値) $f_s$ : 最大自起動周波数

PKP266D28A2-R3J/PKP266D28A2-R3JL



### ご注意

- 回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
- 駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。エンコーダを保護するため、モーターケース温度は85°C以下でお使いください。
- RS-485通信タイプのドライバと組み合わせる場合も同等の特性です。

## 外形図 (単位 mm)

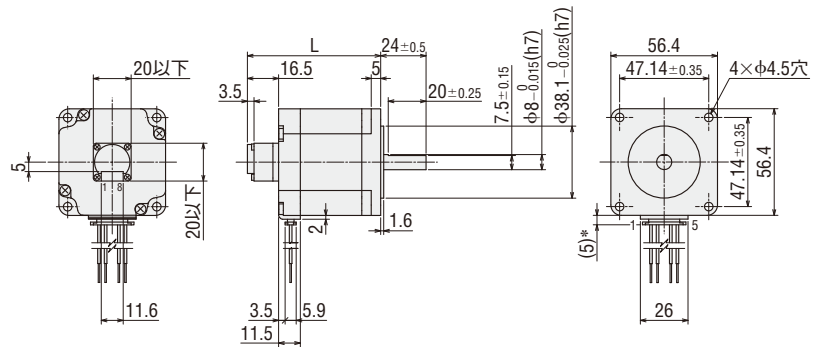
### ●モーター

2D & 3D CAD

| 品名                                  | L    | 質量<br>kg | 2D CAD |
|-------------------------------------|------|----------|--------|
| PKP266D28A2-R3J<br>PKP266D28A2-R3JL | 70.5 | 0.72     | B1326  |

### ●適用コネクタ

|           | モーター部<br>(ヒロセ電機株式会社) | エンコーダ部<br>(Molex) |
|-----------|----------------------|-------------------|
| コネクタハウジング | MDF97A-5S-3.5C       | 51021-0800        |
| コンタクト     | MDF97-22SC           | 50079-8100        |
| 圧着工具      | HT801/MDF97-22S      | 57177-5000        |

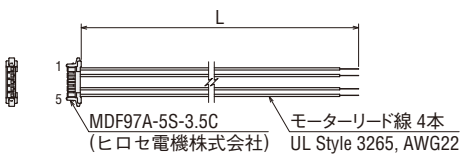


\*接続ケーブル取付時

### ●接続ケーブル (別売)

#### ◇モーター接続ケーブル

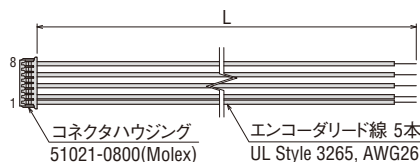
| 品名      | 長さ L (m) |
|---------|----------|
| LC2B06E | 0.6      |
| LC2B10E | 1        |



#### ◇エンコーダ接続ケーブル

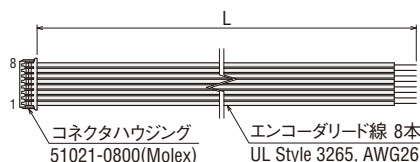
##### ●電圧出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE05A-006 | 0.6      |



##### ●ラインドライバ出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE08A-006 | 0.6      |



# 5相 標準タイプ エンコーダ付 取付角寸法 42mm

## 仕様

| 品名                                  | 励磁最大<br>静止トルク<br>N·m | ローター慣性<br>モーメント<br>J : kg·m <sup>2</sup> | 定格電流<br>A/相 | 巻線抵抗<br>Ω/相 | 基本<br>ステップ角度 | 推奨ドライバ<br>品名      |
|-------------------------------------|----------------------|--|-------------|-------------|--------------|-------------------|
| PKP544N18A2-R3J<br>PKP544N18A2-R3JL | 0.3                  | 56×10 <sup>-7</sup>                      | 1.8         | 0.48        | 0.72°        | <b>CVD518BR-K</b> |

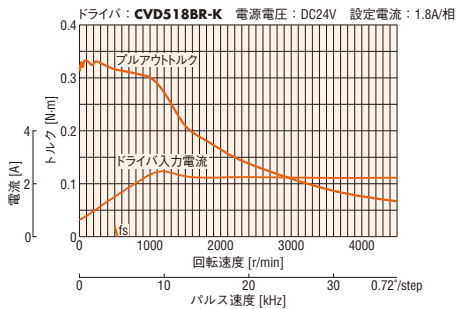
●エンコーダ部仕様は、8ページをご覧ください。

### ご注意

●ドライバの設定電流は、必ずモーターの定格電流以下に設定してください。モーターの定格電流を超えると製品が破損する原因になります。

## 回転速度—トルク特性(参考値) $f_s$ : 最大自起動周波数

PKP544N18A2-R3J/ PKP544N18A2-R3JL



### ご注意

- 回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
- 駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。エンコーダを保護するため、モーターケース温度は85°C以下でお使いください。
- RS-485通信タイプのドライバと組み合わせる場合も同等の特性です。

## 外形図 (単位 mm)

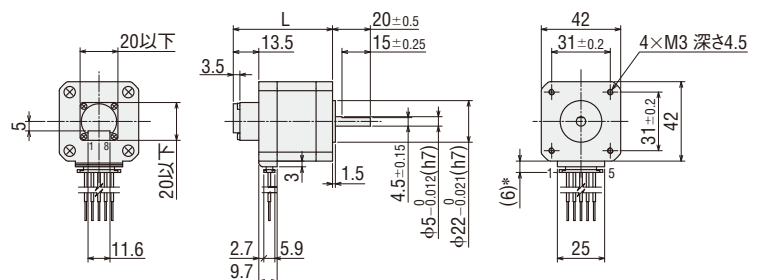
### ●モーター

2D & 3D CAD

| 品名                                  | L    | 質量<br>kg | 2D CAD |
|-------------------------------------|------|----------|--------|
| PKP544N18A2-R3J<br>PKP544N18A2-R3JL | 52.5 | 0.31     | B1344  |

### ●適用コネクタ

|           | モーター部<br>(ヒロセ電機株式会社) | エンコーダ部<br>(Molex) |
|-----------|----------------------|-------------------|
| コネクタハウジング | MDF97A-5S-3.5C       | 51021-0800        |
| コンタクト     | MDF97-22SC           | 50079-8100        |
| 圧着工具      | HT801/MDF97-22S      | 57177-5000        |

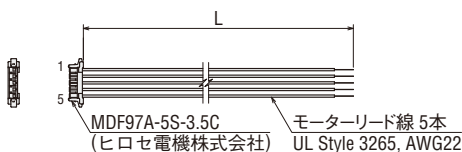


\*接続ケーブル取付時

### ●接続ケーブル(別売)

#### ◇モーター接続ケーブル

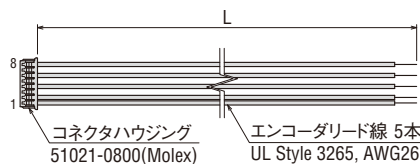
| 品名      | 長さ L (m) |
|---------|----------|
| LC5N06E | 0.6      |
| LC5N10E | 1        |



#### ◇エンコーダ接続ケーブル

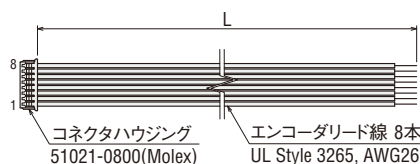
##### ●電圧出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE05A-006 | 0.6      |



##### ●ラインドライバ出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE08A-006 | 0.6      |



# 5相 標準タイプ エンコーダ付 取付角寸法 60mm

## 仕様

| 品名                                    | 励磁最大<br>静止トルク<br>N·m | ローター慣性<br>モーメント<br>J : kg·m <sup>2</sup> | 定格電流<br>A/相 | 巻線抵抗<br>Ω/相 | 基本<br>ステップ角度 | 推奨ドライバ<br>品名 |
|---------------------------------------|----------------------|--|-------------|-------------|--------------|--------------|
| PKP566FN24A2-R3J<br>PKP566FN24A2-R3JL | 1.15                 | 290×10 <sup>-7</sup>                     | 2.4         | 0.38        | 0.72°        | CVD524BR-K   |

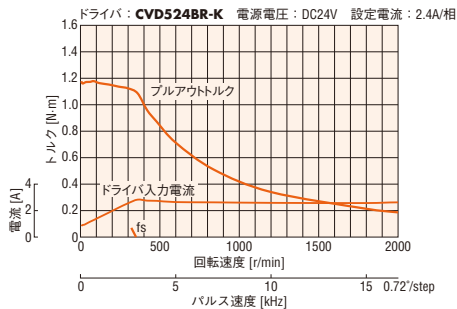
●エンコーダ部仕様は、8ページをご覧ください。

### ご注意

●ドライバの設定電流は、必ずモーターの定格電流以下に設定してください。モーターの定格電流を超えると製品が破損する原因になります。

## 回転速度—トルク特性(参考値) $f_s$ : 最大自起動周波数

PKP566FN24A2-R3J/PKP566FN24A2-R3JL



### ご注意

- 回転速度—トルク特性は、当社測定条件によるデータです。条件が変化すると、特性が変化する場合があります。
- 駆動条件によっては、モーターが著しく発熱する場合があります。エンコーダを保護するため、モーターケース温度は85°C以下でお使いください。
- RS-485通信タイプのドライバと組み合わせる場合も同等の特性です。

## 外形図 (単位 mm)

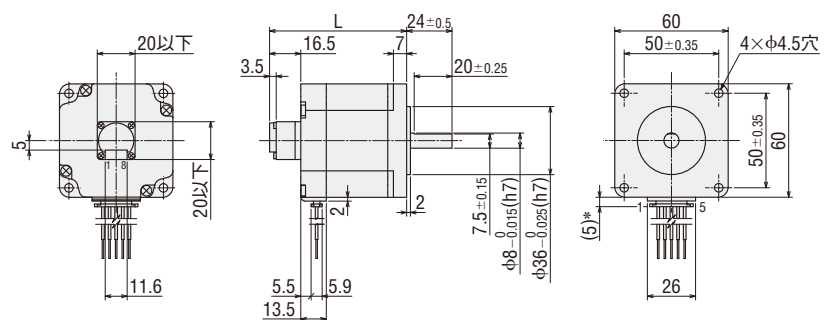
### ●モーター

2D & 3D CAD

| 品名                                    | L    | 質量<br>kg | 2D CAD |
|---------------------------------------|------|----------|--------|
| PKP566FN24A2-R3J<br>PKP566FN24A2-R3JL | 72.5 | 0.81     | B1351  |

### ●適用コネクタ

|           | モーター部<br>(ヒロセ電機株式会社) | エンコーダ部<br>(Molex) |
|-----------|----------------------|-------------------|
| コネクタハウジング | MDF97A-5S-3.5C       | 51021-0800        |
| コンタクト     | MDF97-22SC           | 50079-8100        |
| 圧着工具      | HT801/MDF97-22S      | 57177-5000        |

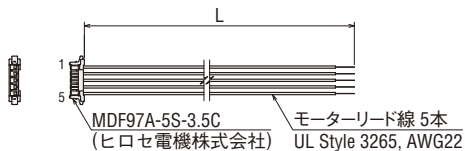


\*接続ケーブル取付時

### ●接続ケーブル(別売)

#### ◇モーター接続ケーブル

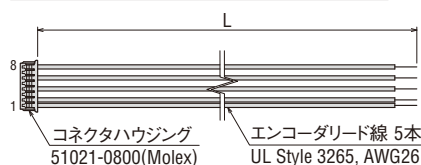
| 品名      | 長さ L (m) |
|---------|----------|
| LC5N06E | 0.6      |
| LC5N10E | 1        |



#### ◇エンコーダ接続ケーブル

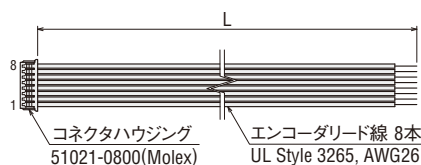
##### ●電圧出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE05A-006 | 0.6      |



##### ●ラインドライバ出力用

| 品名         | 長さ L (m) |
|------------|----------|
| LCE08A-006 | 0.6      |



## ■一般仕様

| 仕様                 |      | モーター部  |
|--------------------|------|--|
| 耐熱クラス              |      | 130(B)   |
| 絶縁抵抗               |      | 常温常湿においてモーターのコイル・ケース間をDC500Vメガーで測定した値が100MΩ以上あります。   |
| 絶縁耐圧               |      | 常温常湿において次の条件で電圧をモーターのコイル・ケース間に1分間印加しても異常を認めません。<br>・取付角寸法 42mm : AC0.5kV 50/60Hz<br>・取付角寸法 56.4mm、60mm : AC1.0kV 50/60Hz |
| 使用環境 (動作時)         | 周囲温度 | -10~+50°C (凍結のないこと)  |
|                    | 周囲湿度 | 85%以下 (結露のないこと)  |
|                    | 雰囲気  | 腐食性ガス、塵埃のないこと。水、油などが直接かからないこと。   |
| 温度上昇               |      | 巻線温度上昇80°C以下 (当社測定条件による)   |
| 静止角度誤差*1           |      | ±3分 (±0.05°)   |
| シャフト振れ             |      | 0.05T.I.R. (mm)*4  |
| ラジアルブレイド*2         |      | 0.025mm Max. (荷重 5N)   |
| アキシャルブレイド*3        |      | 0.075mm Max. (荷重 10N)  |
| 取付インローのシャフトに対する同心度 |      | 0.075T.I.R. (mm)*4   |
| 取付面のシャフトに対する直角度    |      | 0.075T.I.R. (mm)*4   |

\*1 フルステップ、無負荷時の値です。(負荷の大きさにより変化します)。

\*2 ラジアルブレイド：モーターシャフトの先端に垂直方向の荷重5Nをかけたときの、ラジアル方向のシャフト位置の変位量です。

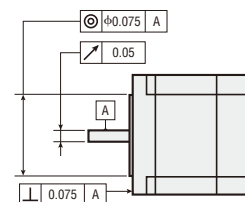
\*3 アキシャルブレイド：モーターシャフトに軸方向の荷重10Nをかけたときの、軸方向のシャフト位置の変位量です。

\*4 T.I.R. (Total Indicator Reading)：基準軸心を中心にして、測定部を1回転させた場合のダイヤルゲージの読みの全量を表します。

### ご注意

●絶縁抵抗測定、絶縁耐圧試験を行なうときは、モーターとドライバを切り離してください。

また、モーターのエンコーダ部はこれらの試験を行なわないでください。



## ■エンコーダ部仕様

| エンコーダ部品名 | R3J            | R3JL       |
|----------|----------------|------------|
| 分解能      | 1000P/R        |            |
| 角度精度     | ±0.36°         |            |
| 出力回路形式   | 電圧出力           | ラインドライバ出力* |
| 出力形式     | インクリメンタル       |            |
| 出力信号     | A相、B相、Z相 (3ch) |            |
| 電源電圧     | DC5V±10%       |            |
| 電流       | 45mA以下         | 30mA以下     |

\*26C31相当

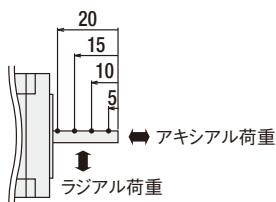
## ■許容ラジアル荷重・許容アキシャル荷重

単位：N

| タイプ名  | モーター<br>取付角寸法 | 品名                   | 許容ラジアル荷重       |     |     |     |     | 許容アキシャル<br>荷重 |
|-------|---------------|----------------------|----------------|-----|-----|-----|-----|---------------|
|       |               |                      | シャフト先端からの距離 mm |     |     |     |     |               |
|       |               |                      | 0              | 5   | 10  | 15  | 20  |               |
| 標準タイプ | 42mm          | <b>PKP244、PKP544</b> | 35             | 44  | 58  | 85  | -   | 15            |
|       | 56.4mm        | <b>PKP266</b>        | 90             | 100 | 130 | 180 | 270 | 30            |
|       | 60mm          | <b>PKP566</b>        | 90             | 100 | 130 | 180 | 270 | 30            |

### ●ラジアル荷重とアキシャル荷重

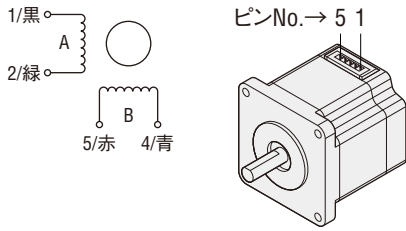
シャフト先端からの距離[mm]





## ■モーターの内部結線図と回転方向(2相)

### ●内部結線図



●結線図の色は別売の接続ケーブルの配色です。

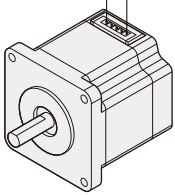
### ●回転方向

下表の順に励磁した場合、出力軸側から見てCW方向に回転します。

| STEP | 黒 | 緑 | 赤 | 青 |
|------|---|---|---|---|
| 1    | - | + | + | - |
| 2    | - | + | - | + |
| 3    | + | - | - | + |
| 4    | + | - | + | - |

## ■モーターピン配列(5相)

ピンNo.→ 5 1



| ピンNo. | リード線色* |
|-------|--------|
| 5     | 青      |
| 4     | 赤      |
| 3     | 橙      |
| 2     | 緑      |
| 1     | 黒      |

\*リード線色は別売の接続ケーブルの配色です。

# 推奨ドライバ

## 2相/5相ステッピングモーター用ドライバ CVDシリーズ

2相、5相ステッピングモーター駆動用DC電源入力のドライバをご用意しています。  
低振動設計ドライバにマイクロステップ機能を搭載し、より一層の低振動・低騒音駆動が可能です。



### 種類と価格

#### ●パルス列入力タイプ

◇2相ステッピングモーター用バイポーラ駆動ドライバ

●取付プレート付 ライトアングル

| 品名                 | 定価      |
|--------------------|---------|
| <b>CVD223FBR-K</b> | 13,700円 |
| <b>CVD228BR-K</b>  |         |

#### ●RS-485通信タイプ

◇2相ステッピングモーター用バイポーラ駆動ドライバ

●取付プレート付 ライトアングル

| 品名               | 定価      |
|------------------|---------|
| <b>CVD2BR-KR</b> | 18,100円 |

◇5相ステッピングモーター用ドライバ

●取付プレート付 ライトアングル

| 品名                | 定価      |
|-------------------|---------|
| <b>CVD518BR-K</b> | 14,800円 |
| <b>CVD524BR-K</b> |         |

◇5相ステッピングモーター用ドライバ

●取付プレート付 ライトアングル

| 品名               | 定価      |
|------------------|---------|
| <b>CVD5BR-KR</b> | 19,200円 |

### 2相/5相ステッピングモーター用バイポーラ駆動ドライバ CVDシリーズ Sタイプ



・SPI通信対応



・パルス列入力対応

基板実装型の小型ドライバです。SPI通信対応のドライバは、エンコーダ入力を受けることができます。詳細については、お近くの支店、営業所までお問い合わせください。



### ⚠️ 安全に関するご注意

- ご使用の際は、取扱説明書を良くお読みのうえ正しくお使いください。
- このカタログに掲載している製品は産業用および機器組み込み用です。その他の用途には使用しないでください。

## オリエンタルモーター株式会社

|        |                    |       |                    |
|--------|--------------------|-------|--------------------|
| 東京支社   | TEL (03) 6744-1311 | 名古屋支社 | TEL (052) 223-2611 |
| 北上営業所  | TEL (0197) 64-7902 | 豊田営業所 | TEL (0566) 62-6001 |
| 仙台支店   | TEL (022) 227-2501 | 静岡営業所 | TEL (054) 255-8625 |
| 新潟営業所  | TEL (025) 241-3601 | 金沢営業所 | TEL (076) 239-4111 |
| 水戸営業所  | TEL (029) 233-0671 | 京都支店  | TEL (075) 353-7870 |
| 宇都宮営業所 | TEL (028) 610-7010 | 滋賀営業所 | TEL (077) 566-2311 |
| 諏訪営業所  | TEL (0266) 52-2007 | 大阪支社  | TEL (06) 6337-0121 |
| 熊谷営業所  | TEL (048) 526-3851 | 兵庫営業所 | TEL (078) 915-1313 |
| 南関東支店  | TEL (046) 236-1080 | 岡山営業所 | TEL (086) 803-3611 |
| 甲府営業所  | TEL (055) 278-1541 | 広島営業所 | TEL (082) 569-7900 |
|        |                    | 九州支店  | TEL (092) 473-1575 |
|        |                    | 熊本営業所 | TEL (096) 383-7151 |

## オリムベクスタ株式会社

|                |                     |                   |                     |
|----------------|---------------------|-------------------|---------------------|
| 第1営業部<br>(東日本) | TEL (050) 5445-9709 | 第2営業部<br>(中部/西日本) | TEL (050) 5445-9710 |
|----------------|---------------------|-------------------|---------------------|

- このカタログに掲載している製品を製造している事業所は、品質マネジメントシステム ISO9001 および環境マネジメントシステム ISO14001 認証を取得しています。
- このカタログに掲載している製品の性能および仕様は、改良のため予告なく変更することがありますので、ご了承ください。
- このカタログに掲載している全製品の価格には消費税等は含まれておりません。
- 製品について詳しくお知りになりたい方は、お近くの支店、営業所におたずねになるか、下記の「お客様ご相談センター」にお問い合わせください。
- このカタログに記載している会社名および商品の名称は、それぞれの会社が所有する商標または登録商標です。
- Orientalmotor** は、日本その他の国におけるオリエンタルモーター株式会社の登録商標または商標です。

### 技術的なお問い合わせ・お見積・ご注文の総合窓口

#### お客様ご相談センター

TEL 0120-925-410

FAX 0120-925-601

受付時間 平日 9:00~19:00 (土日祝日・その他当社規定による休日を除く)  
携帯電話からもご利用可能です。

#### ネットワーク対応製品専用ダイヤル

TEL 0120-914-271

CC-Link、MECHATROLINKなどの  
FAネットワークやModbus RTUに  
関する技術的なお問い合わせ窓口

受付時間 平日 9:00~17:30 (土日祝日・その他当社規定による休日を除く)

<https://www.orientalmotor.co.jp/>

WEBサイトでも、お問い合わせやご注文を受け付けています。

 **オリエンタルモーター** **W E B** ショップ  送料・代引手数料無料  安心の技術サポート  様々なメーカー品をご用意

お問い合わせ先