

新推出 **NEW**

絶対型



DDモータ

NEW

ZMD/ZMシリーズ

高精度・高応答タイプ



響いてこそ技術

SINFONIA



シンフォニアテクノロジー株式会社

(旧) 神鋼電機から社名変更いたしました。



DDモータ

NEW

ZMD/ZMシリーズ

高精度・高応答タイプ

ZMD-10033E-007 **絶対型** 01

ZMD-10073E-006 **絶対型** 03

ZMD-10026E-002 05

ZMD-10126E-002 07

ZMD-10033E-004 09

ZMD-10073E-002 11

ZMD-10103E-002 13

ZM-20A1-001 15

ZM-25A1-002 18

伺服駆動器 19

線材 22

仕様

形式 **ZMD-10033E-007**

対応伺服駆動器:CDHD-1D52AAP1



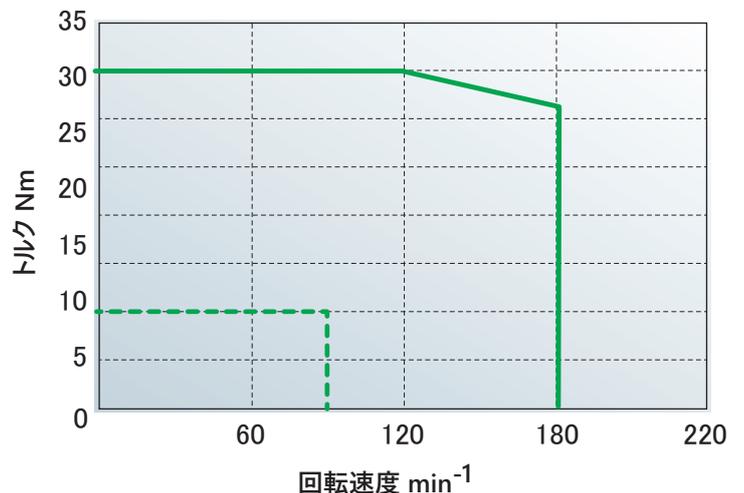
最大トルク	N・m	30	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N・m	10	許容モーメント荷重※2	N・m	150
最大電流	A rms	3.6	保護構造(参考値)	-	(IP40)
定格電流	A rms	1.2	ロータイナーシャ(計算値)	kg・m ²	0.010
最大回転数	min ⁻¹	180	質量(計算値)	kg	8.0
最大出力(容量)	kW	0.51	全長	mm	113
繰返し精度	arcsec	±1	外径(回転部)	mm	φ150
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	15.50	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	40	極対数		40
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	4, 194, 304

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

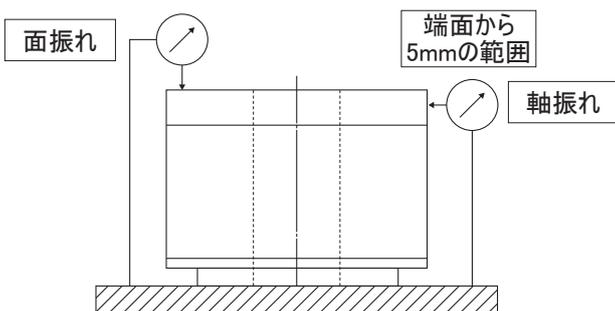
※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用

トルク速度特性

— 最大トルク
 - - - 定格トルク



面振れ・軸振れ 基準面



仕様
形式 ZMD-10073E-006

対応伺服駆動器:CDHD-0032AAP1



最大トルク	N・m	65	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N・m	21	許容モーメント荷重※2	N・m	150
最大電流	A rms	7.1	保護構造(参考値)	-	(IP40)
定格電流	A rms	2.2	ロータイナシヤ(計算値)	kg・m ²	0.016
最大回転数	min ⁻¹	180	質量(計算値)	kg	11.0
最大出力(容量)	kW	1.13	全長	mm	143
繰返し精度	arcsec	±1	外径(回転部)	mm	φ150
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	10.00	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	25	極対数		40
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	4, 194, 304

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。

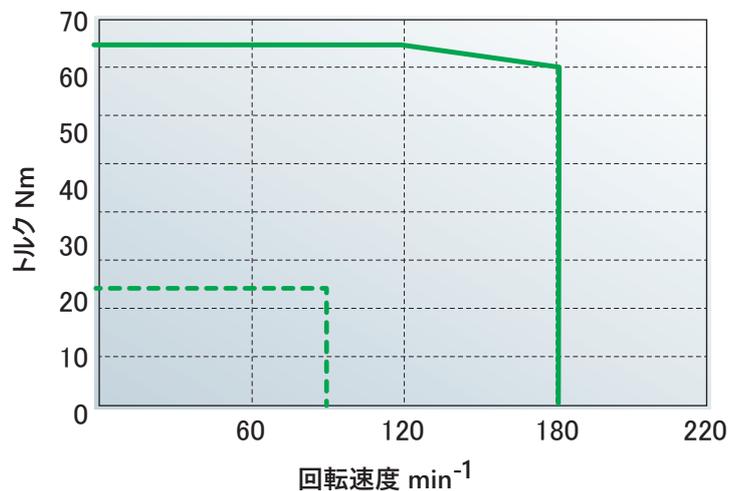
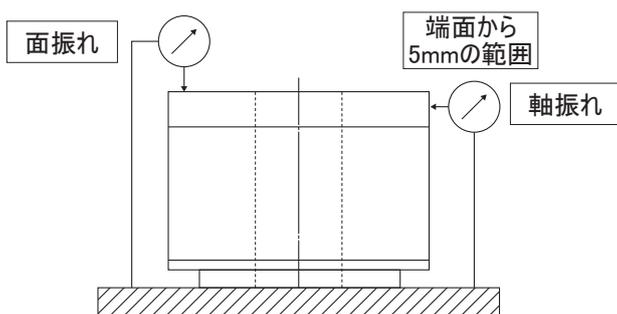
・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。

・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0

※2. 水平取付使用

トルク速度特性

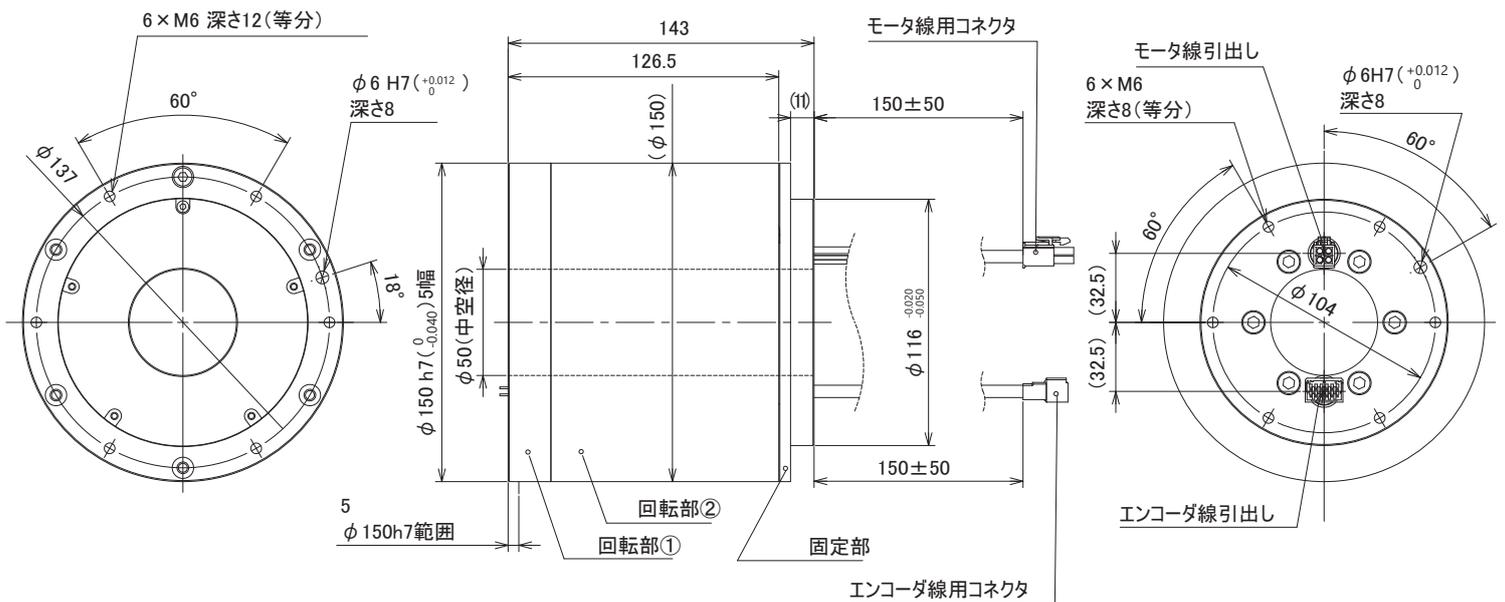
 ——— 最大トルク
 - - - - 定格トルク

面振れ・軸振れ 基準面


》ピンマップ

項目 ZMD-10073E-006							
モータ用コネクタ	172167-1			エンコーダコネクタ用端子	1903115-2		
モータコネクタ用端子	171638-1			磁極センサ用コネクタ	-		
エンコーダ用コネクタ	1-1903130-3			磁極センサコネクタ用端子	-		
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	赤	U		B1	空	-
	2	白	V		B2	青	PS(SD)
	3	黒	W		B3	紫	/PS(/SD)
	4	緑/黄	E		B4	-	-
					B5	-	-
					B6	-	-
					A1	白	E5V(Vcc)
					A2	黒	E0V(0V)
					A3	-	シールド
					A4	-	-
				A5	-	-	
				A6	-	-	
磁極センサ	-						

》外形寸法図

単位 : mm



モータ外径 mm $\phi 150$

仕様

形式 **ZMD-10026E-002**

対応伺服駆動器:CDHD-1D52AAP1



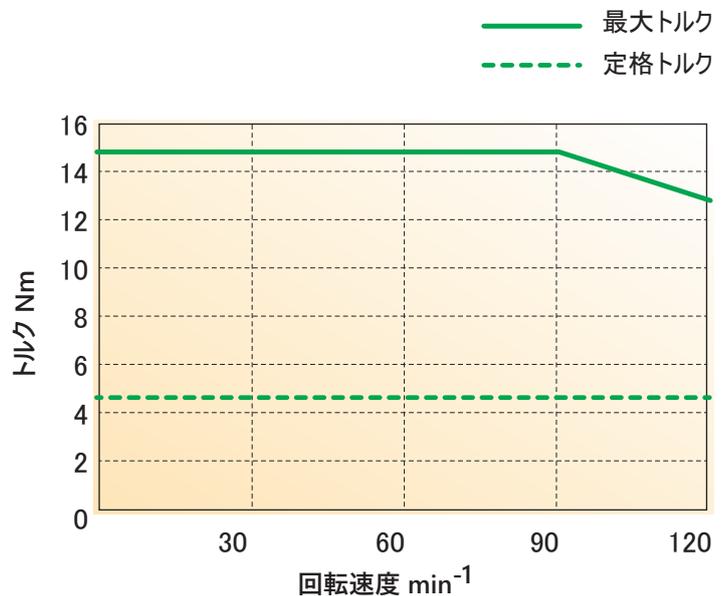
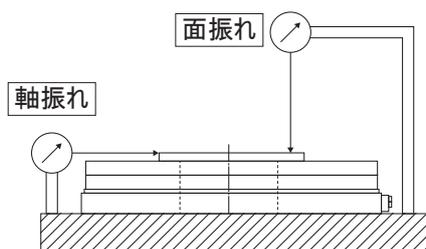
最大トルク	N・m	15	許容アキシャル荷重※1	N	800
定格トルク	N・m	5	許容モーメント荷重※2	N・m	40
最大電流	A rms	3.4	保護構造(参考値)	-	(IP30)
定格電流	A rms	1.4	ロータイナーシャ(計算値)	kg・m ²	0.014
最大回転数	min ⁻¹	120	質量(計算値)	kg	5
最大出力(容量)	kW	0.16	全長	mm	45
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	φ225
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	11.50	中空径	mm	φ80
インダクタンス(3相線間平均)	mH	50	極対数		20
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	2880000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用

トルク速度特性

面振れ・軸振れ 基準面

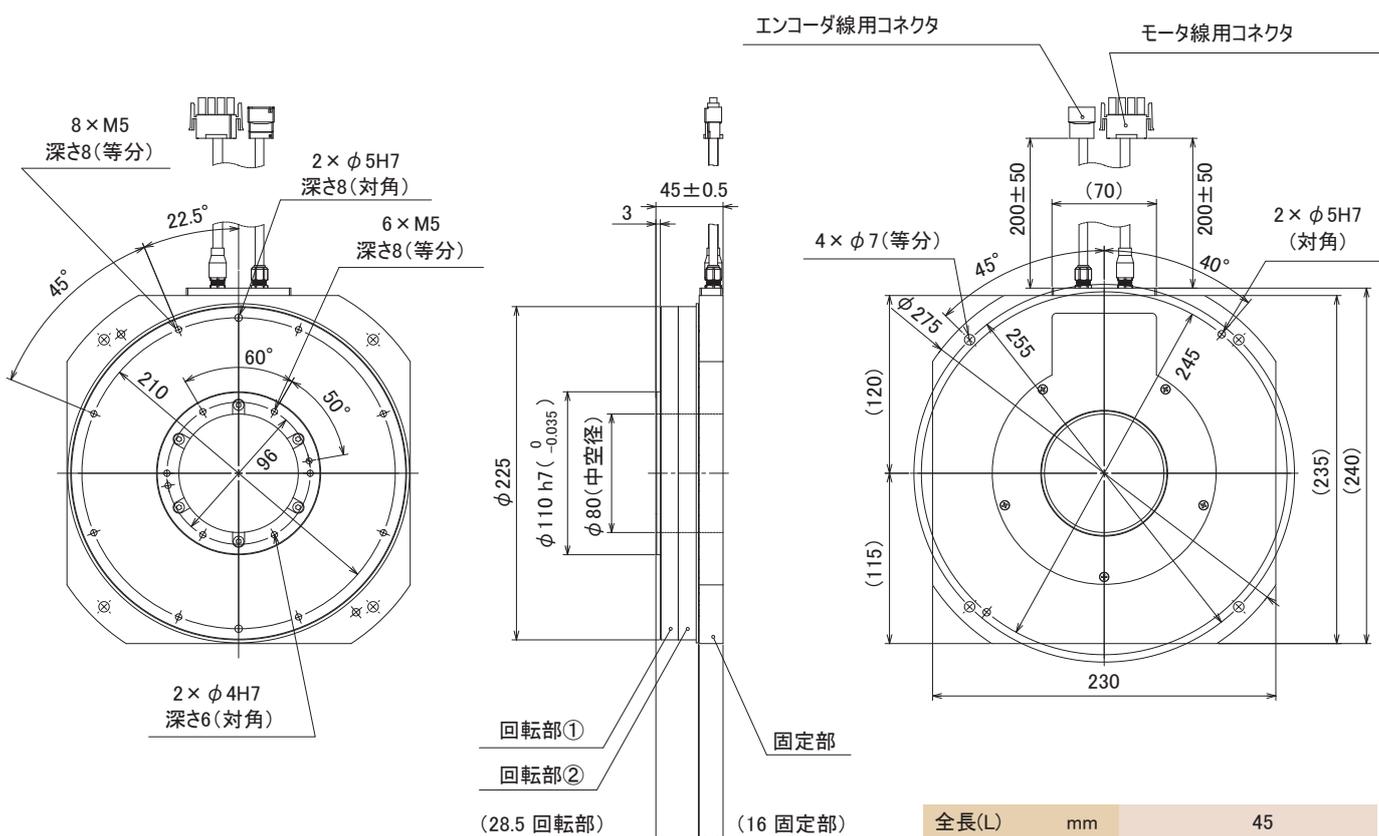


》ピンマップ

項目		ZMD-10026E-002					
モータ用コネクタ	350779-1	エンコーダコネクタ用端子			1903115-2		
モータコネクタ用端子	350690-1	磁極センサ用コネクタ			-		
エンコーダ用コネクタ	1-1903130-6	磁極センサコネクタ用端子			-		
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	赤	U		B1	黒	E0V
	2	白	V		B2	黒/白	E5V
	3	黒	W		B3	緑	A
磁極センサ	-	-	-		B4	緑/白	A/
					B5	赤	B
					B6	赤/白	B/
					A1	黄	Z
					A2	黄/白	Z/
					A3	-	シールド
					A4	-	-
					A5	-	-
				A6	-	-	

》外形寸法図

単位：mm



仕様

形式 **ZMD-10126E-002**

対応伺服駆動器:CDHD-0062AAP1



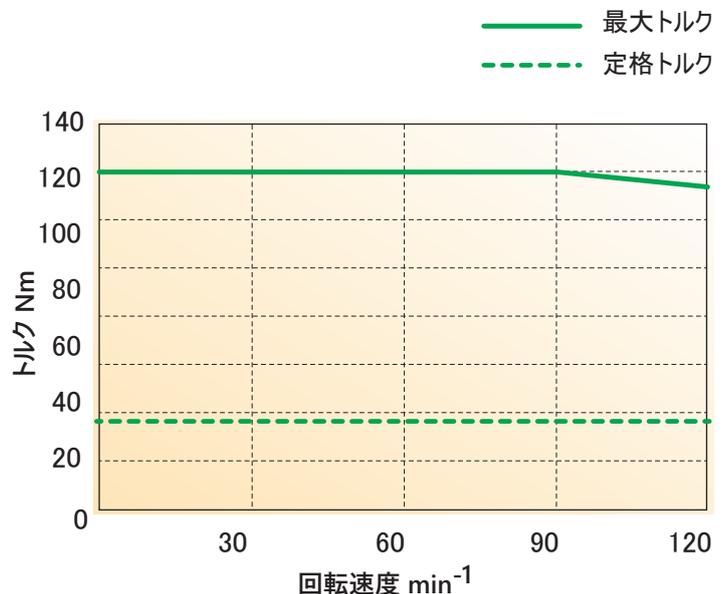
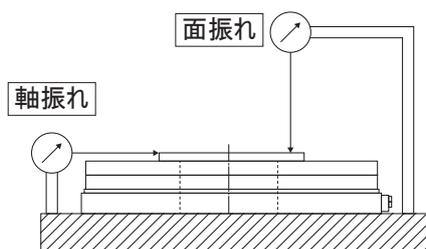
最大トルク	N・m	120	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N・m	38	許容モーメント荷重※2	N・m	150
最大電流	A rms	13.5	保護構造(参考値)	-	(IP30)
定格電流	A rms	4.2	ロータイナーシャ(計算値)	kg・m ²	0.074
最大回転数	min ⁻¹	120	質量(計算値)	kg	20.9
最大出力(容量)	kW	1.44	全長	mm	105
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	φ225
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	2.95	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	15	極対数		20
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	2880000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用

トルク速度特性

面振れ・軸振れ 基準面



仕様

形式 **ZMD-10033E-004**

対応伺服駆動器:CDHD-1D52AAP1



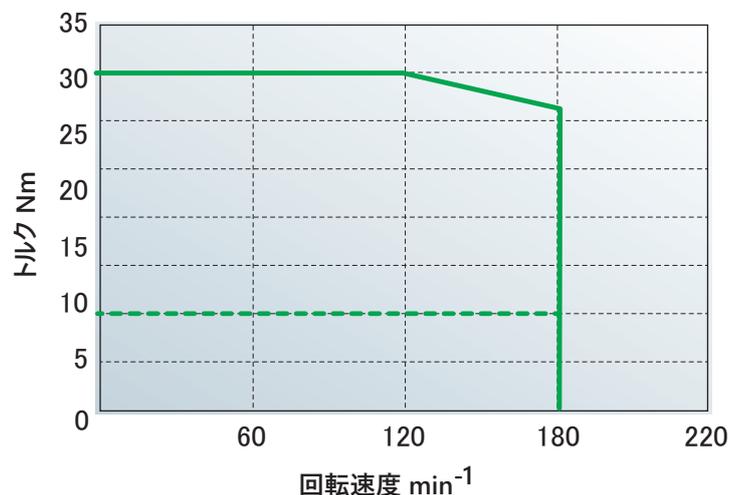
最大トルク	N·m	30	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N·m	10	許容モーメント荷重※2	N·m	150
最大電流	A rms	3.6	保護構造(参考値)	-	(IP40)
定格電流	A rms	1.2	ロータイナーシャ(計算値)	kg·m ²	0.015
最大回転数	min ⁻¹	180	質量(計算値)	kg	8.3
最大出力(容量)	kW	0.51	全長	mm	113
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	φ150
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	15.50	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	40	極対数		20
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	1920000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

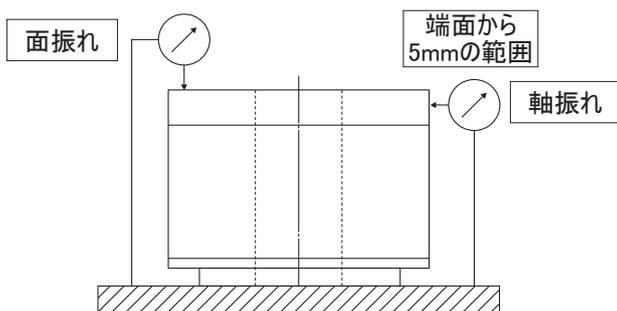
※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用

トルク速度特性

—— 最大トルク
 - - - - 定格トルク



面振れ・軸振れ 基準面

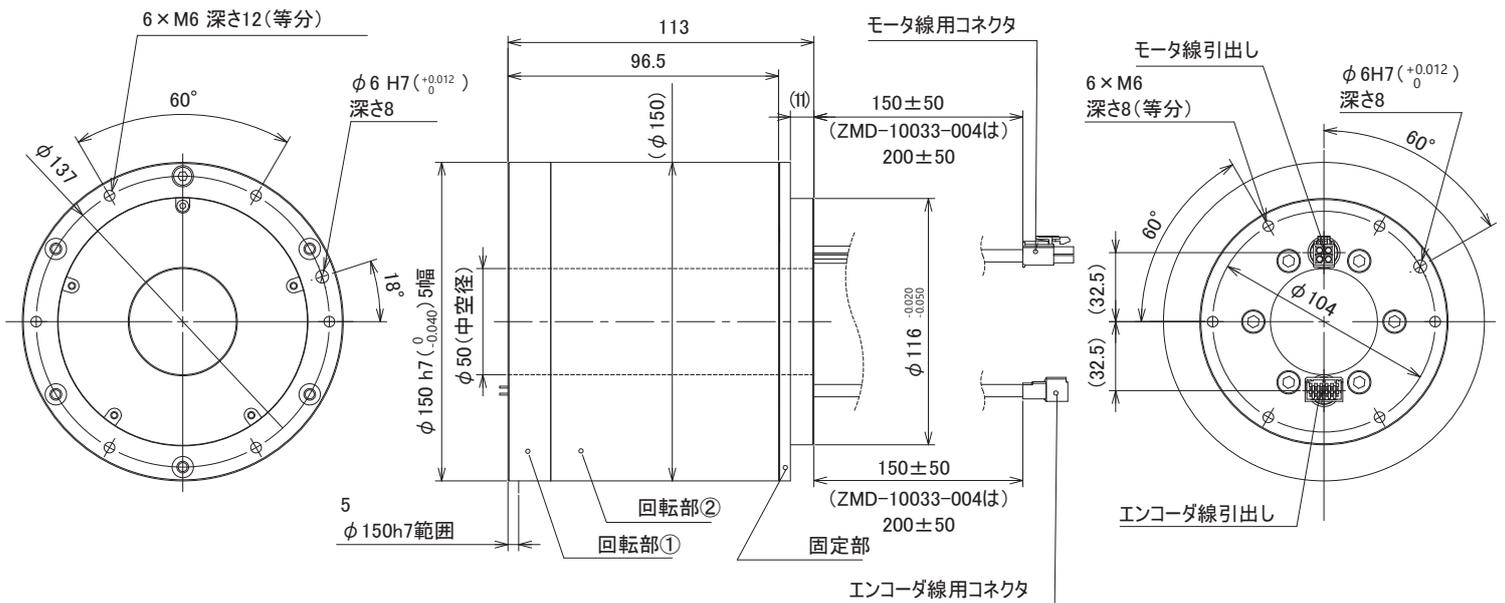


》ピンマップ

項目		ZMD-1003E-004					
モータ用コネクタ	172167-1	エンコーダコネクタ用端子			1903115-2		
モータコネクタ用端子	171638-1	磁極センサ用コネクタ			-		
エンコーダ用コネクタ	1-1903130-6	磁極センサコネクタ用端子			-		
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	赤	U		B1	黒	0V
	2	白	V		B2	黒/白	5V
	3	黒	W		B3	緑	A+
磁極センサ	-	-	-		B4	緑/白	A-
					B5	赤	B+
					B6	赤/白	B-
					A1	黄	Z+
					A2	黄/白	Z-
					A3	-	シールド
					A4	-	-
					A5	-	-
A6	-	-					

》外形寸法図

単位：mm



モータ外径 mm $\phi 150$

仕様

形式 **ZMD-10073E-002**

対応伺服駆動器:CDHD-0032AAP1



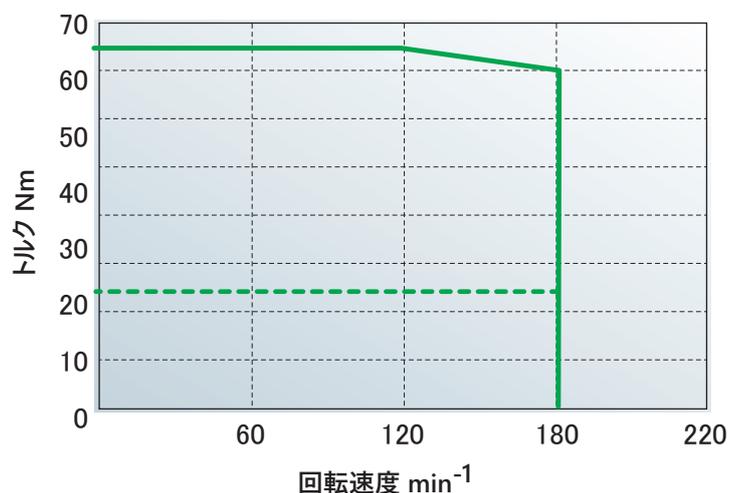
最大トルク	N·m	65	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N·m	21 (15)※3	許容モーメント荷重※2	N·m	150
最大電流	A rms	7.1	保護構造(参考値)	-	(IP40)
定格電流	A rms	2.2 (1.6)	ロータイナリシヤ(計算値)	kg·m ²	0.017
最大回転数	min ⁻¹	180	質量(計算値)	kg	11.2
最大出力(容量)	kW	1.13	全長	mm	143
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	φ150
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	10.00	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	25	極対数		20
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	1920000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

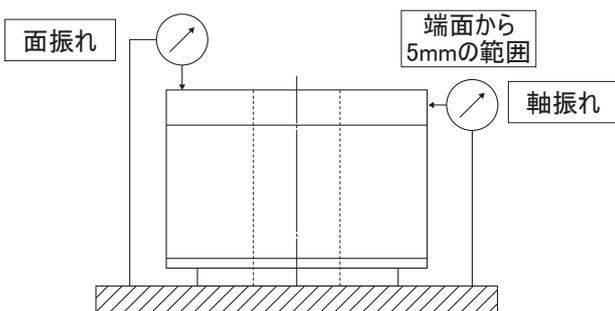
※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用
 ※3. () 無:周囲温度 20°C時
 () 有:周囲温度 40°C時

トルク速度特性

—— 最大トルク
 - - - - 定格トルク



面振れ・軸振れ 基準面

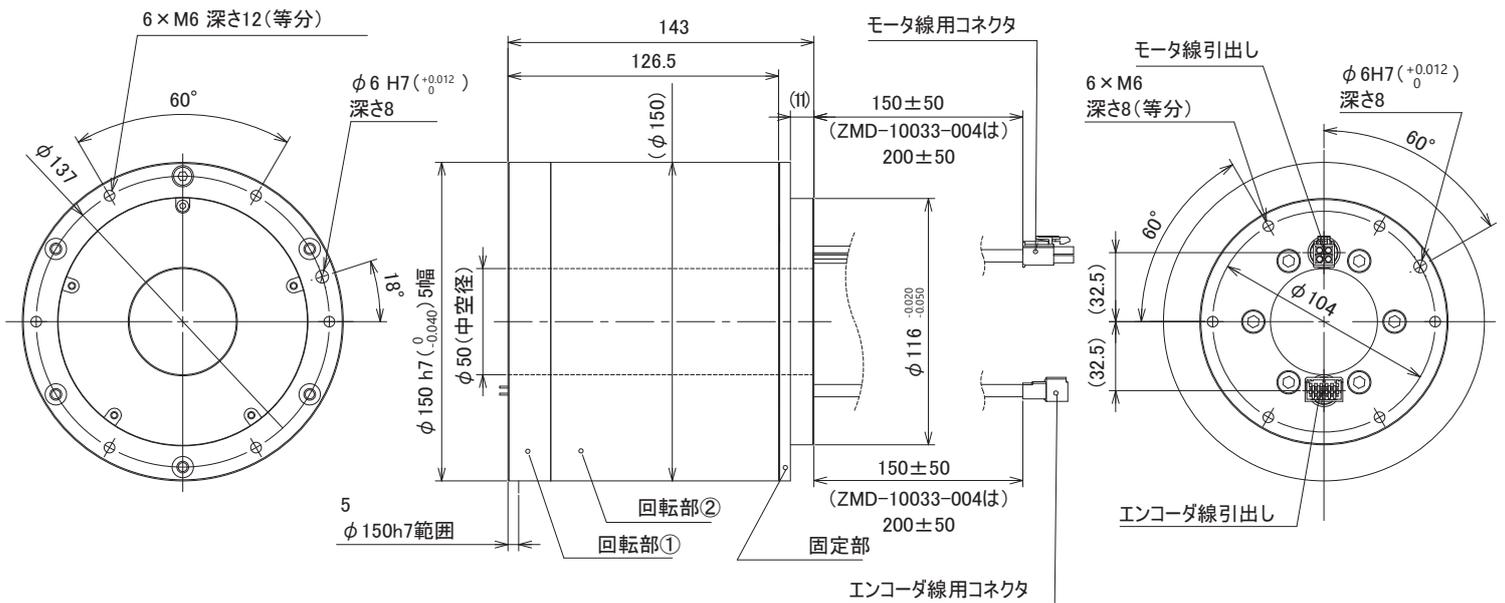


》ピンマップ

項目				ZMD-10073E-002			
モータ用コネクタ	172167-1			エンコーダコネクタ用端子	1903115-2		
モータコネクタ用端子	171638-1			磁極センサ用コネクタ	-		
エンコーダ用コネクタ	1-1903130-6			磁極センサコネクタ用端子	-		
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	赤	U		B1	黒	0V
	2	白	V		B2	黒/白	5V
	3	黒	W		B3	緑	A+
4	緑	E	B4		緑/白	A-	
磁極センサ	-				B5	赤	B+
	-				B6	赤/白	B-
	-				A1	黄	Z+
	-				A2	黄/白	Z-
	-				A3	-	シールド
	-				A4	-	-
-			A5		-	-	
-			A6		-	-	

》外形寸法図

単位：mm



モータ外径 mm $\phi 150$

仕様

形式 **ZMD-10103E-002**

対応伺服駆動器:CDHD-0062AAP1



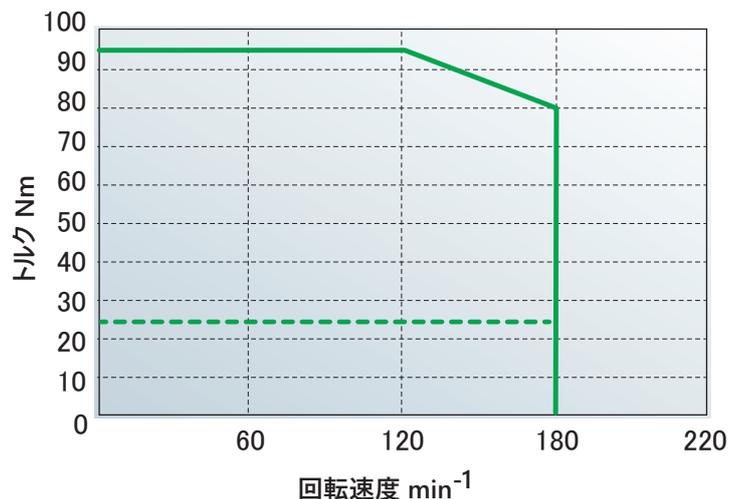
最大トルク	N·m	95	許容アキシャル荷重※1	N	3500
定格トルク	N·m	24(17)※3	許容モーメント荷重※2	N·m	150
最大電流	A rms	10.0	保護構造(参考値)	-	(IP40)
定格電流	A rms	2.4(1.7)	ロータイナリシヤ(計算値)	kg·m ²	0.020
最大回転数	min ⁻¹	180	質量(計算値)	kg	13.7
最大出力(容量)	kW	1.51	全長	mm	173
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	φ150
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	6.90	中空径	mm	φ50
インダクタンス(3相線間平均)	mH	15	極対数		20
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	1920000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

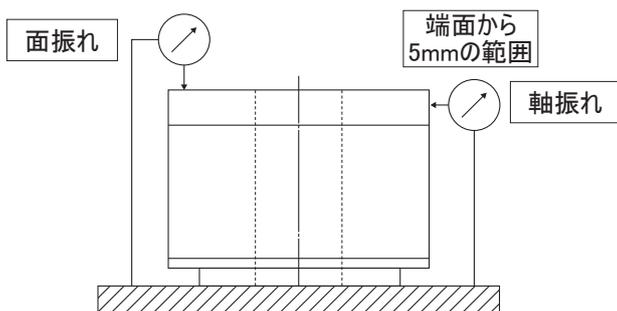
※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用
 ※3. () 無: 周囲温度 20°C時
 () 有: 周囲温度 40°C時

トルク速度特性

—— 最大トルク
 - - - 定格トルク



面振れ・軸振れ 基準面

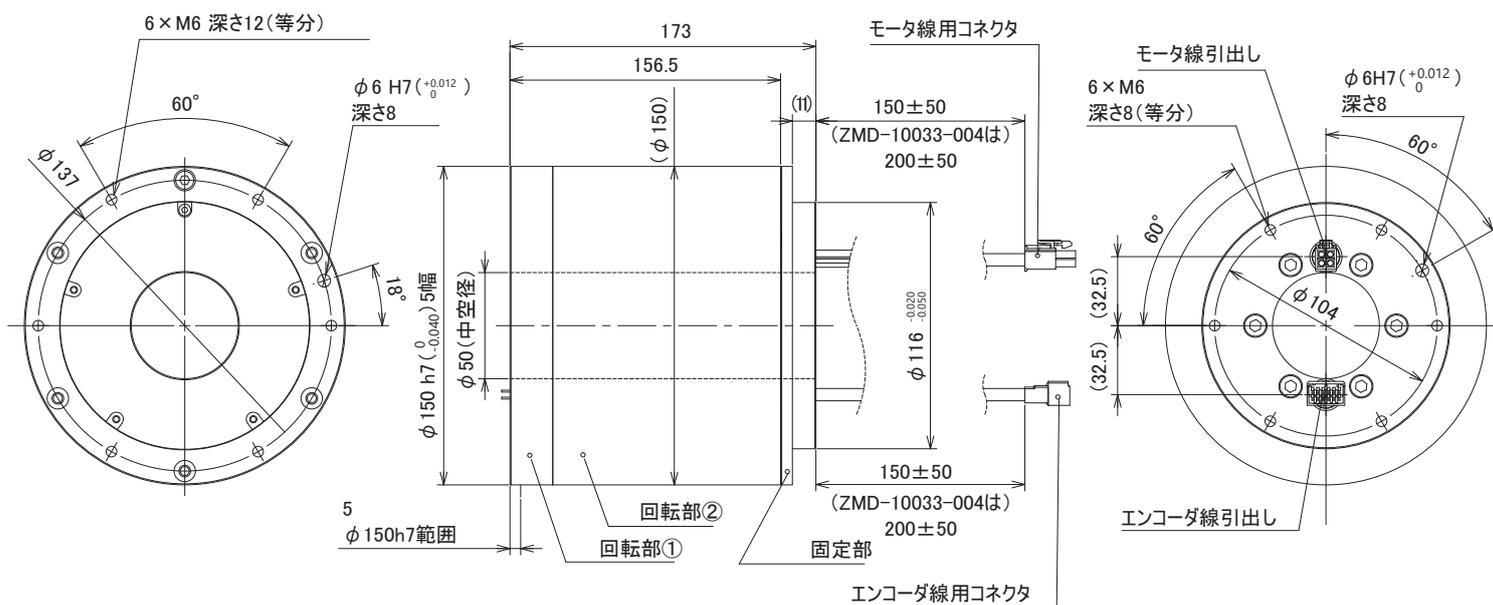


》ピンマップ

項目		ZMD-10103E-002					
モータ用コネクタ	172167-1	エンコーダコネクタ用端子			1903115-2		
モータコネクタ用端子	171638-1	磁極センサ用コネクタ			-		
エンコーダ用コネクタ	1-1903130-6	磁極センサコネクタ用端子			-		
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	赤	U		B1	黒	0V
	2	白	V		B2	黒/白	5V
	3	黒	W		B3	緑	A+
磁極センサ	-	-	-		B4	緑/白	A-
					B5	赤	B+
					B6	赤/白	B-
					A1	黄	Z+
					A2	黄/白	Z-
					A3	-	シールド
					A4	-	-
					A5	-	-
				A6	-	-	

》外形寸法図

単位：mm



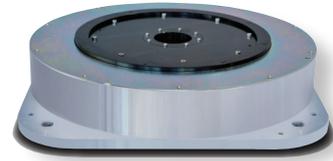
モータ外径 mm $\phi 150$

仕様

形式

ZM-20A1-001

対応伺服駆動器:CDHD-0132AAP1



最大トルク	N・m	400	許容アキシャル荷重※1	N	18000
定格トルク	N・m	200	許容モーメント荷重※2	N・m	700
最大電流	A rms	22.0	保護構造(参考値)	-	(IP30)
定格電流	A rms	11.0	ロータイナーシャ(計算値)	kg・m ²	0.59
最大回転数	min ⁻¹	80	質量(計算値)	kg	113
最大出力(容量)	kW	1.67	全長	mm	120
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	585(回転部φ400)
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	0.94	中空径	mm	φ78
インダクタンス(3相線間平均)	mH	20	極対数		24
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	2880000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。

・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。

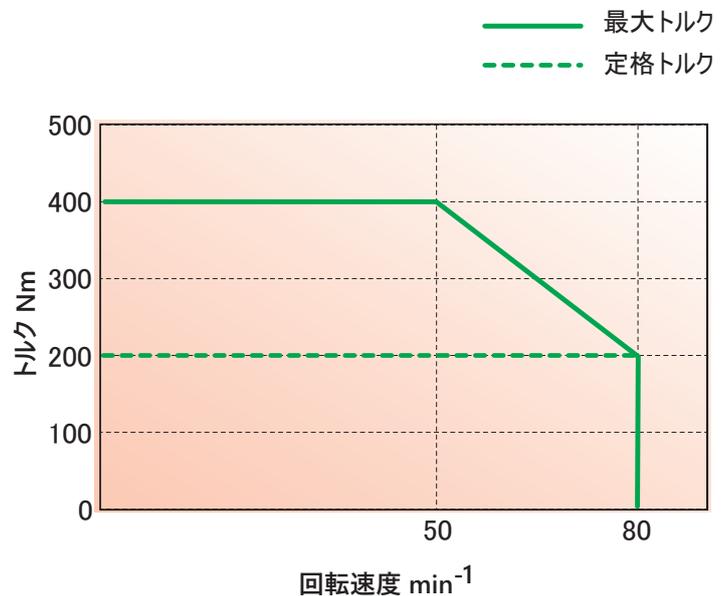
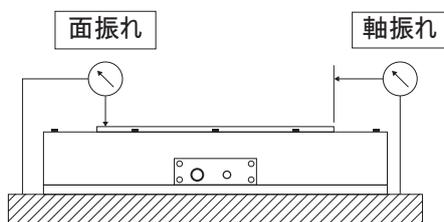
・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0

※2. 水平取付使用

トルク速度特性

面振れ・軸振れ 基準面

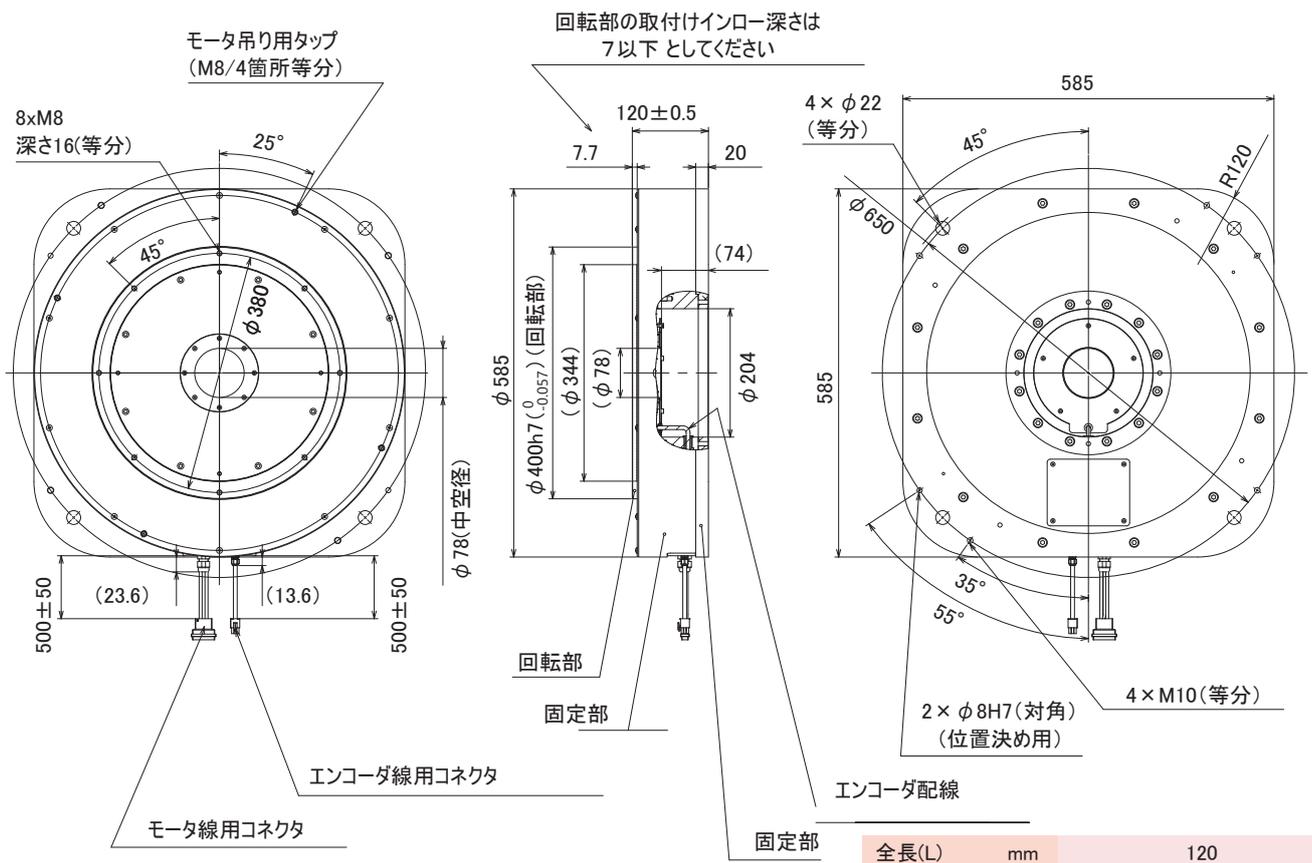


》ピンマップ

項目		ZM-20A1-001					
モータ用コネクタ	1-1747414-4	エンコーダコネクタ用端子		170363-1			
モータコネクタ用端子	0-1747500-2	磁極センサ用コネクタ		-			
エンコーダ用コネクタ	172169-1	磁極センサコネクタ用端子		-			
モータ	ピンNo.	線色	機能	エンコーダ	ピンNo.	線色	機能
	1	黒	U		1	緑	A+
	2	黒	V		2	赤	B+
	3	黒	W		3	黄	Z+
4	黒	E	4		緑/白	A-	
磁極センサ	B1	黒	5V		5	赤/白	B-
	B2	黒/白	0V		6	黄/白	Z-
	B3	-	-		7	黒/白	5V
	A1	緑	CS3		8	黒	0V
	A2	緑/白	CS2		9	シールド	シールド
	A3	赤	CS1		-	-	-
	-	-	-		-	-	-

》外形寸法図

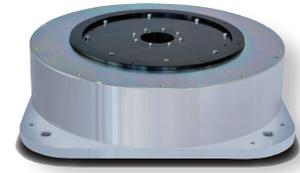
単位：mm



仕様

形式 **ZM-25A1-002**

対応伺服駆動器:CDHD-0202AAP1



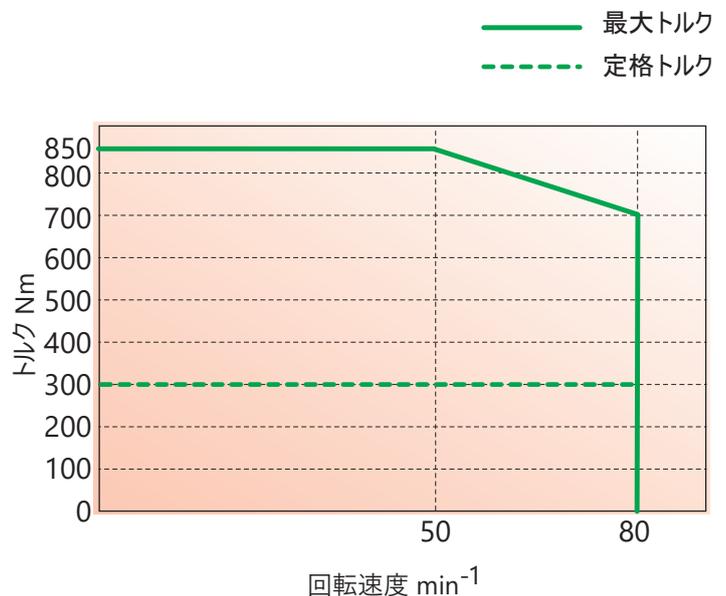
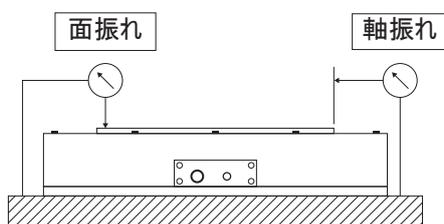
最大トルク	N・m	850	許容アキシャル荷重※1	N	18000
定格トルク	N・m	300	許容モーメント荷重※2	N・m	700
最大電流	A rms	42.0	保護構造(参考値)	-	(IP30)
定格電流	A rms	15.0	ロータイナシヤ(計算値)	kg・m ²	1.44
最大回転数	min ⁻¹	80	質量(計算値)	kg	154
最大出力(容量)	kW	5.86	全長	mm	155
繰返し精度	arcsec	±2	外径(回転部)	mm	585(回転部φ400)
巻線抵抗値(線間 at 20°C)	Ω	0.39	中空径	mm	φ78
インダクタンス(3相線間平均)	mH	10	極対数		24
面・軸振れ	μm	70	分解能	ppr	2880000

・各種カスタマイズに対応いたしますので、お問い合わせください。
 ・ラジアル荷重、アキシャル荷重、モーメント荷重が同時に作用する場合はお問い合わせください。
 ・本モータは各種サーボアンプと接続して使用いただけますが、推奨サーボアンプ以外との組合せ時は、必ず連続電流値以下でご使用ください。

※1. 水平取付使用 ラジアル荷重0
 ※2. 水平取付使用

トルク速度特性

面振れ・軸振れ 基準面



》各種オプション品

ServoStudio™ 簡單調機四步驟

逐步指引設置和整定流程

新用戶也可快速上手

實時數據紀錄和繪製

輕鬆集成伺服軸

即插即用型電機和反饋接線



形式	CDHD-1D52AAP1	CDHD-0032AAP1
電源	單相 120/240V	單相 120/240V
定格電流	A 1.5	3
最大電流	A 4.5	9
制御方式	CANopen ^{※1} EtherCAT ^{※1} USB ^{※1} RS232 PWM ^{※2}	
電機回饋	①增量式編碼器 ②霍爾傳感器 ③旋轉變壓器 ④正弦編碼器 (如EnDat [®] 、HIPERFACE [®]) ⑤SSI (如EnDat [®] 、Nikon [®] 、Tamagawa [®]) ⑥電機溫度傳感器	
輸出/輸入	數位:11個input port、6個output port	
	類比:1或2個input port ^{※1} 、1個output port	
	脈沖與方向	
	等效編碼器輸出端口	
	第二反饋	
	故障輸出繼電器	
適用モータ	ZMD-10026E(15 N.m) Maximum current : 3A rms Rated current : 1A rms ZMD-10033E(30 N.m) Maximum current : 3.5A rms Rated current : 1.2A rms	ZMD-10073E(65 N.m) Maximum current : 7.1A rms Rated current : 2.2A rms

※1. 某些功能並不適用所有型號

※2. 僅限於電源模塊、無電機反饋和I/O

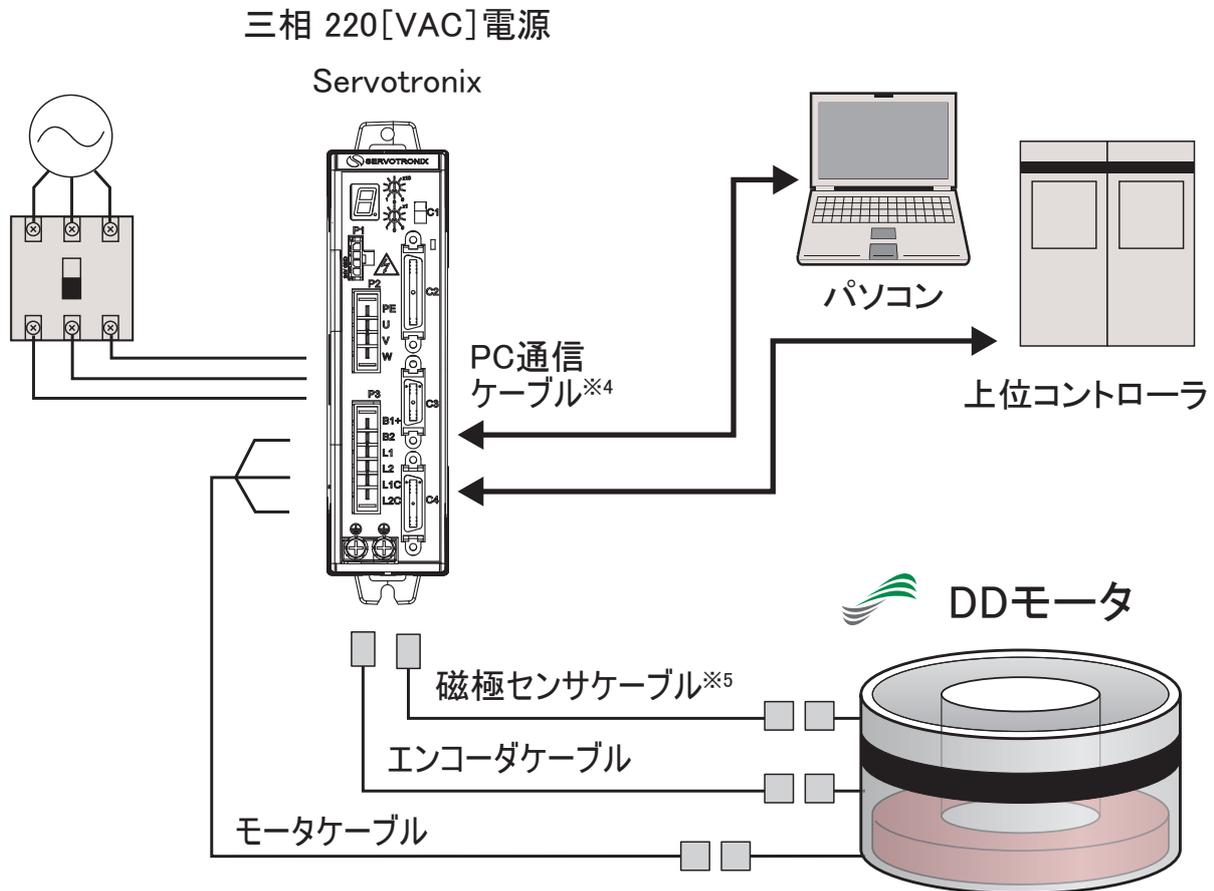
CDHD 伺服驅動器採用創新型軟硬體設計，集卓越的伺服性能、超高的功率密度、簡便的調試作業和豐富的功能等多重優勢於一身，極具成本效益。它採用全新的電流環路設計，頻率回應可達到行業領先的 3-5 kHz。先進的自動調諧功能幾乎可以完全消除跟蹤誤差，並且將穩定時間幾乎縮短為零，而創新的抗震演算法則能有效消除機械諧震。CDHD 伺服驅動器幾乎支援所有電機和回饋類型，並可滿足任何 I/O 要求。此外，通過 ServoStudio 軟體或直接終端控制可以實現無縫調試，對電流、轉速和位置控制環路進行集中式調節。

形式	CDHD-0062AAP1	CDHD-0132AAP1	CDHD-0202AAP1
電源	單相/三相 120/240V	三相 120/240V	三相 120/240V
定格電流	A 6	13	20
最大電流	A 18	28	48
制御方式	CANopen ^{※1} EtherCAT ^{※1} USB ^{※1} RS232 PWM ^{※2}		
電機回饋	①增量式編碼器 ②霍爾傳感器 ③旋轉變壓器 ④正弦編碼器（如EnDat [®] 、HIPERFACE [®] ） ⑤SSI（如EnDat [®] 、Nikon [®] 、Tamagawa [®] ） ⑥電機溫度傳感器		
輸出/輸入	數位:11個input port、6個output port		
	類比:1或2個input port ^{※1} 、1個output port		
	脈沖與方向		
	等效編碼器輸出端口		
	第二反饋		
	故障輸出繼電器		
適用モータ	ZMD-10103E(95 N.m) Maximum current : 10A rms Rated current : 2.4A rms ZMD-10126E(120 N.m) Maximum current : 13.5A rms Rated current : 4.2A rms	ZM-20A1-001(400 N.m) Maximum current : 22A rms Rated current : 11A rms	ZM-25A1-002(850 N.m) Maximum current : 42A rms Rated current : 15A rms

※1. 某些功能並不適用所有型號

※2. 僅限於電源模塊、無電機反饋和I/O

》システム構成図



》使用環境

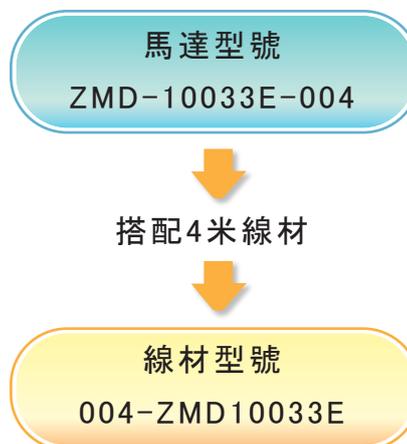
周囲温度	運転時：0～40℃(※3) 保存時：-15～+70℃
湿度	80%RH以下、ただし結露なきこと
雰囲気	腐食性ガス、塵埃なきこと(屋内使用)
振動	9.8m/S ² 以下
標高	1,000m以下

» 線材

線材長度編碼範例

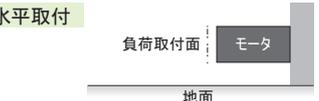
Ⓐ	Ⓑ	Ⓒ		
1	.	5	=	1.5 m
1	.	8	=	1.8 m
0	0	2	=	2 m
0	0	4	=	4 m
0	0	6	=	6 m
0	0	7	=	7 m
0	0	8	=	8 m
0	1	0	=	10 m
0	1	2	=	12 m
0	2	0	=	20 m

» 範例



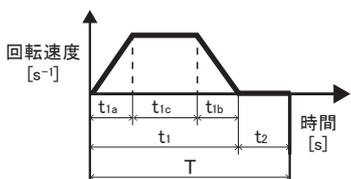
線材整組型號	線材單獨型號	品名	接頭型號	金屬pin	馬達型號
ⒶⒷⒸ-ZMD10033A	ⒶⒷⒸ-POC10033A	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10033E-007 (30 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10033A	訊號線	1-1903130-3	1-1827864-3	
ⒶⒷⒸ-ZMD10073A	ⒶⒷⒸ-POC10073A	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10073E-006 (65 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10073A	訊號線	1-1903130-3	1-1827864-3	
ⒶⒷⒸ-ZMD10026E	ⒶⒷⒸ-POC10026E	電源線	350780-1	926895-1	ZMD-10026E-002 (15 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10026E	訊號線	1-1827864-6	1827586-2	
ⒶⒷⒸ-ZMD10033E	ⒶⒷⒸ-POC10033E	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10033E-004 (30 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10033E	訊號線	1-1827864-6	1827586-2	
ⒶⒷⒸ-ZMD10073E	ⒶⒷⒸ-POC10073E	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10073E-002 (65 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10073E	訊號線	1-1827864-6	1827586-2	
ⒶⒷⒸ-ZMD10103E	ⒶⒷⒸ-POC10103E	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10103E-002 (95 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10103E	訊號線	1-1827864-6	1827586-2	
ⒶⒷⒸ-ZMD10126E	ⒶⒷⒸ-POC10126E	電源線	172159-1	172159-1	ZMD-10126E-002 (120 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC10126E	訊號線	1-1827864-6	1827586-2	
ⒶⒷⒸ-ZM20A1	ⒶⒷⒸ-POC20A1	電源線	1-1747276-4	1747498-2	ZM-20A1-001 (400 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC20A1	訊號線	172161-1	170365-1	
ⒶⒷⒸ-ZM25A1	ⒶⒷⒸ-POC25A1	電源線	1-917807-2	316041-2	ZM-25A1-002 (850 N.m)
	ⒶⒷⒸ-ENC25A1	訊號線	172161-1	170365-1	

》ご照会事項

負荷イナーシャ	(kgm ²) ※モータ連結部品含む		
負荷トルク	無	有	(N・m) ※装置のメカロス含む
外力	無	有	(N) 方向
モーメント荷重	無	有	(N) 中心からの距離φ (mm)
ラジアル荷重	無	有	(N)
アキシヤル荷重	無	有	(N)
モータ取付姿勢	垂直取付 	逆さ取付 	水平取付 
負荷 - モータ連結	直結 	シャフト介在 	その他 
環境条件	使用環境		
	使用温度		
負荷機構概略図 (各位置、寸法、重量、材質等、できる限り詳細に記載願います。)			

》運転パターン

速度制御	1サイクル時間 (T)	[s]	速度制御	停止時間 (t ₂)	[s]
	移動時間 (t ₁)	[s]		移動量 (角度)	[°]
	加速時間 (t _{1a})	[s]		回転速度	[s ⁻¹]
	送り時間 (t _{1c})	[s]		稼働時間	(hr/日)
	減速時間 (t _{1b})	[s]			



》精度条件

繰返し位置決め精度 ± (°)



可嘉自動化股份有限公司
 KOGA AUTOMATION CORPORATION
 統編：53223727
 E-mail : service@koga.com.tw

台北總公司：23572新北市中和區景新街228號
 TEL：(02)8941-2131(代) FAX：(02)8941-2127
 新竹營業所：30272新竹縣竹北市文興路一段382號2樓
 TEL：(03)657-7465(代) FAX：(03)657-7467
 台中營業所：40661台中市北屯區太和東街136號10樓之6
 TEL：(04)2437-8910(代) FAX：(04)2437-8977
 台南營業所：71076台南市永康區自強路710號
 TEL：(06)203-3367(代) FAX：(06)203-3365
 高雄營業所：81361高雄市左營區重立路860號2樓
 TEL：(07)343-1530(代) FAX：(07)343-1532

KOGA®

可嘉自動化股份有限公司

KOGA AUTOMATION CORPORATION

E-mail : service@koga.com.tw

台北總公司：23572新北市中和區景新街228號

TEL : (02)8941-2131(代) FAX : (02)8941-2127

新竹營業所：30272新竹縣竹北市文興路一段382號2樓

TEL : (03)657-7465(代) FAX : (03)657-7467

台中營業所：40661台中市北屯區太和東街136號10樓之6

TEL : (04)2437-8910(代) FAX : (04)2437-8977

台南營業所：71076台南市永康區自強路710號

TEL : (06)203-3367(代) FAX : (06)203~3365

高雄營業所：81361高雄市左營區重立路860號2樓

TEL : (07)343-1530(代) FAX : (07)343-1532

