

AC SERVO SERIES

S-FLAG II



改进性能 追加功能

共振自动抑制功能

象限突起补偿

动陷波滤波器功能

自动调试性能

I/O 功能自由配置

新产品

EtherCAT



EtherCAT 通信型

伺服驱动器

速度响应频率

2.5 kHz

通信实绩

与其他公司主控制器

AC SERVO SERIES

S-FLAG II



标准通用型
(脉冲序列指令输入 / 模拟量指令输入)

伺服驱动器

速度响应频率

2.5 kHz

控制输入 / 输出

输入 **10** 点 / 输出 **10** 点

23 位 / 17 位
配备磁性绝对值编码器

伺服电机

缩短型电机

MW 系列电机 **诞生**

新系列产品诞生

新产品

DB6 □□42系列



变得更加 容易使用

支持共振自动抑制功能

支持自动陷波滤波器功能

自动调试性能提升

Trademarks and Patents

EtherCAT® is a registered trademark and patented technology, licensed by Beckhoff Automation GmbH, Germany.

Other designations used in this publication may be trademarks whose use by third parties for their own purposes could violate the rights of the owners.

EtherCAT 是由德国 Beckhoff Automation GmbH 开发的实时开放式网络通讯，其权利受到公司的保护

相较现有机型的变更点

DB6 □□ 42 系列伺服驱动器,由现有产品 (DB6 □□ 41 系列) 伺服驱动器变更了「主回路电源输入连接器」,「电机动力输出连接器」,「连接器卡扣」的新系列伺服驱动器。驱动器外形尺寸及使用方法未变更。

新产品 DB6 □□ 42 系列和现有产品 DB6 □□ 41 系列的连接器卡扣不可互换。

请务必使用与产品配套的连接线。



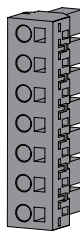
附属品 C1 连接器

主回路电源 / 控制电源输入连接器

9EDGK-7.5 07P (7-pin)
(DEGSON Electronics Co.,Ltd.)

连接器的针脚数有变化。

11 针脚 → 7 针脚

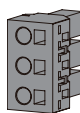


7 针脚

附属品 C2 连接器

电机动力输出连接器

9EDGK-7.5 03P (3pin)
(DEGSON Electronics Co.,Ltd.)



3 针脚

主回路电源连接器, 电机动力连接器是附属品。
连接器卡扣自带插拔用拉杆。

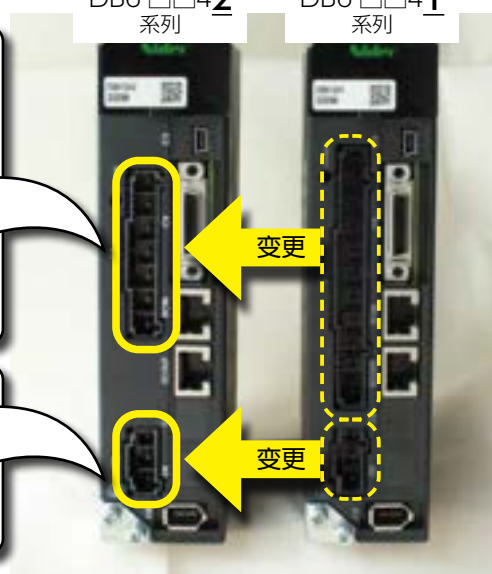


新产品

DB6 □□ 42
系列

现有产品

DB6 □□ 41
系列



1.5kW, 2kW 驱动器的 C1, C2 连接器部分因为端子台, 所以没有变化。

新功能和性能改善

支持共振自动抑制功能

在伺服驱动器的新产品中, 共振频率推算功能得到大幅提升。

实现了在调试中可以使设备不发生共振并推算出共振频率。

自动调试性能提升

由于在自动调试里增加了共振自动抑制功能, 就此「安全的」·「短时间」的自动调试得以实现。

支持自动陷波滤波器功能

共振抑制功能即使在客户设备运行时也能立即检测到突然发生的振动, 并立即自动设置转矩指令陷波滤波器。通过自动陷波滤波器功能, 实现可安全放心地运行设备。

从 **DX** 时代的
Digital Transformation

" 连接 "
生产现场
开始

连接到装置

连接到工厂

连接到世界



新产品

MW 系列

紧凑型高惯量电机

在不改变电机特性的情况下缩短了长度。
这使得它更容易使用。



MW201 无制动器

200 W

MW201 系列

新产品

MW201

无制动器

长度 -27.4%

-25.6

67.9

现有产品

MZ201

93.5

有制动器

长度 -19.7%

-25.6

104.4

130.0

(mm)

400 W

MW401 系列

新产品

MW401

无制动器

长度 -21.4%

-23.6

86.9

现有产品

MZ401

110.5

有制动器

长度 -16.1%

-23.6

123.4

147.0

(mm)

750 W

MW751 系列

新产品

MW751

无制动器

长度 -23.3%

-28.5

93.8

现有产品

MZ751

122.3

有制动器

长度 -17.9%

-28.5

130.8

159.3

(mm)

新产品



缩短型电机
MW 系列

标准型电机
MX, MY 系列



缩短型电机
MG, MW 系列

标准通用型
伺服驱动器



EtherCAT 通信型
伺服驱动器



大转矩电机
MJ 系列



100mm 法兰电机
MX 系列

标准型电机
MM, MH 系列

覆盖着任何用途

标准型电机
MX, MY 系列

额定输出功率 50W ~ 750W。转子惯量为低惯量・中惯量・高惯量三类。
通用性最广泛的电机。

缩短型电机
MG, MW 系列

中惯量电机更加缩短。
由于电机的全长缩短，更加适用于省空间设计。

100mm 法兰大功率电机
MX 系列

位于之前的 80mm 法兰电机与 130mm 法兰电机中间的全新提案。
1kW, 1.5kW, 2kW 大功率电机中设置 100mm 法兰用于省空间设计。

大转矩电机
MJ 系列

大转矩・低转速的特殊用电机。活跃于金属加工机等行业中。
额定输出功率为 850W 与 1.3kW。

对应各种电机采用精度 23 位 / 17 位的编码器。

適合规格



规格	电机	驱动器
欧洲 EC 法规	低电压法规 (*1)	EN60034-1 EN60034-5
	EMC 法规 (*2)	— EN61000-6-2 EN61000-6-4 EN61800-3 (*3)
	机械指令	(不适用)
UL 规格	UL1004-1 UL1004-6 (File No.E470950)	UL61800-5-1 (File No.E471456)
CSA 规格	C22.2 No.100	C22.2 No.274
韩国 EMC 法规	—	KS C 9610-6-2 KS C 9610-6-4 KS C 9800-3 (*3)
中国强制认证制度 (CCC)	(对象外)	

*1) 本产品必须设置在满足以下条件的环境中。

・过电压类别Ⅲ ・触电保护等级：Class I ・污染度 2 (电路部)

*2) 搭载本产品的机械・装置存在和本公司的试验条件不同的情况。

搭载本公司产品的机械・装置需要以最终形式的机械・装置取得安全规格认证。

*3) 这适用于 DB6****11 型伺服驱动器。



象限突起补偿

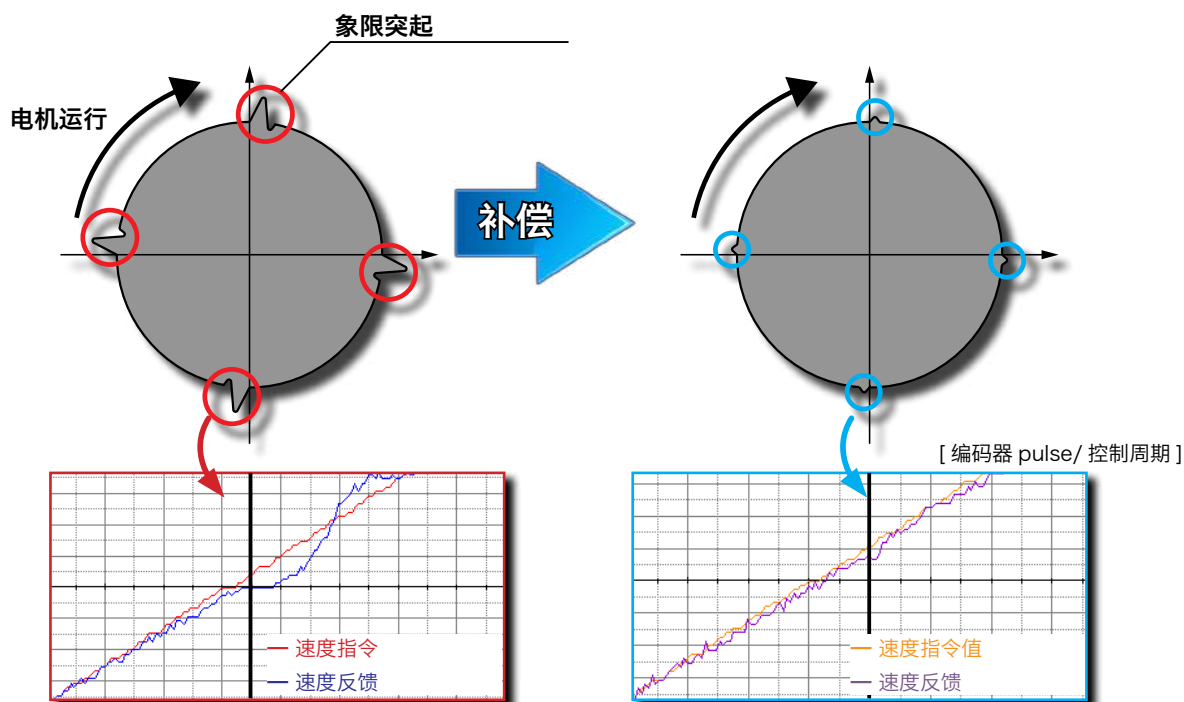
在两个或多个轴的圆弧插值操作中，接近零速度时容易发送象限突起。这个函数可以抑制这种突起。

近年来，制造业变得更加精确和富有成效，而负责这一工作的加工中心需要更高的精度和更高的速度。

在加工曲面时，会出现被称为“象限突起”的轨迹误差，影响加工精度和形状。

象限突起主要是由（1）摩擦力的变化，（2）驱动机构部件的变形和弹性，以及（3）滚珠丝杠和齿条小齿轮机构中的齿隙引起的。

S-FLAG 系列伺服驱动器因新加入的‘象限投影补偿功能’使这些问题得到了极大的改善，这些问题以前很难通过调谐来解决。



当发生象限突起时，电机转速指令和实际电机转速之间的偏差暂时增加。这影响了加工精度。

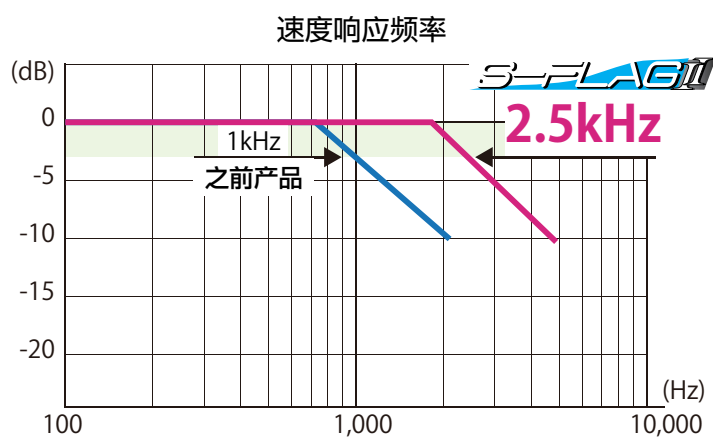
如果启用了象限投影补偿，则抑制了象限投影。

这些数据是基于我们评估设备上的实际测量。

在实际设备或环境中使用该功能时，请正确设置参数并进行充分验证。

更精密， 追求进一步地美观

与之前的产品相比，S-FLAG II 伺服驱动器的控制周期已大幅改善。
并配合我司独立开发的【磁性 23 位绝对值编码器】，已经实现速度响应频率达到 2.5kHz 以上。)



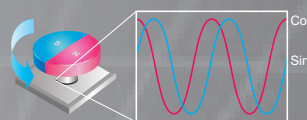
在亚克力加工机上，分别配备之前产品和 S-FLAG II，比较出各自的加工效果。通过伺服驱动器的性能和编码器分辨率的提高，可以更平稳的进行加工处理。由加工部件表面的微小凹凸上不规则反射的光使看上去白浊的加工表面能够更为靓丽。

磁性

23 位

绝对值编码器

AC SERVO SERIES
S-FLAG II



编码器的分辨率从原来的 17 位大幅度地提高 64 倍至 23 位【每圈约 838 万脉冲】，以达到高精度化，从而大幅提高定位精度。控制性能比以往任何时候都更加稳定，并且可以实现更流畅的动作。当然，其耐环境性与之前 17 位编码器相同，没有变化。

编码器的分辨率

64 倍



之前产品



AC SERVO SERIES
S-FLAG II

这是示意图，不代表实际比例或产品。

抗震



耐油

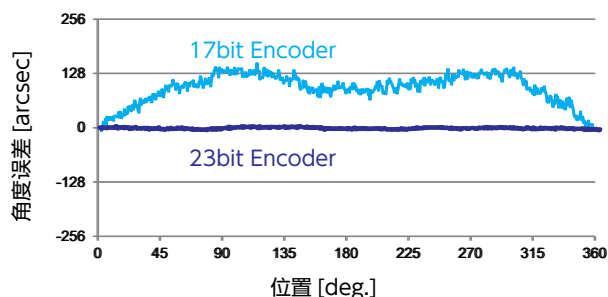


防尘



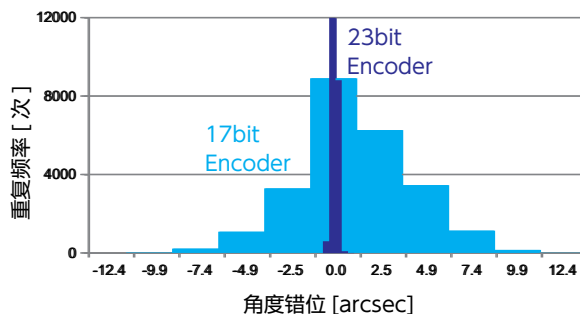
角度精度和可重复性

角度精度



表示在一个旋转中每个角度的检测误差。

可重复性



代表角度错位量的程度分布。

一秒钟的角度 " 大约代表 0.000278 度 (3600 分之一度)。

耐环境性能

这是一个大量润滑脂进入编码器盖的例子。(照片左边)

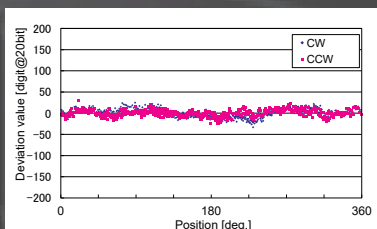
即使在这种情况下, 我们的磁性编码器也能正确地检测到位置信息, 电机继续正常运行。

除了油脂之外, 编码器还可以在棉绒、磁性颗粒等条件下使用, 其性能与清洁环境下的性能相同。

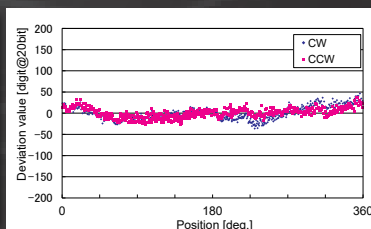
测量数据显示了在各种环境下 CCW/CW 的编码器精度。

(下面的异物图片是为了实际测量数据而拍摄的图片)。

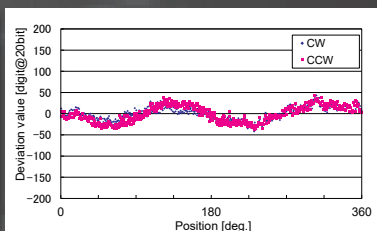
电机 1 的旋转精度 (CCW/CW)



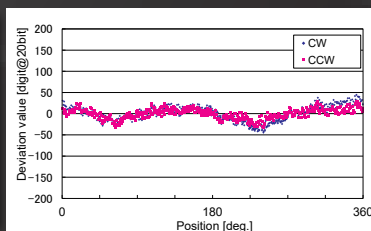
在清洁的环境中



当混入纤维废物



当油脂被污染时



当与磁性颗粒混入时

下一步为了您的产品



专用软件 "S-TUNE II "



用于驱动器参数设定、伺服调整、状态显示、报警诊断等的专用软件。
无论是 EtherCAT 驱动器或者标准通用型都可以用这 1 个软件使用。

S-TUNE 所必须的系統

- OS
 - Windows® 10(64bit) Windows® 8(64bit) Windows® 7(32bit, 64bit)
- 语言
 - 中文 (简体)、中文 (繁体)、日文、英文、韩文
- CPU
 - 1GHz 以上 (64bit, 32bit)
- 内存
 - 2GB 以上 (64bit)、1GB 以上 (32bit)
- 硬盘容量
 - 512MB 以上的可用保存空间
- 串行通信功能
 - USB 接口 x1



本软件请安装在电脑上使用。

*) 与电脑连接的线缆 (USB A - USB mini B) 请客户自行准备。

新功能

专用软件 "S-TUNE II "

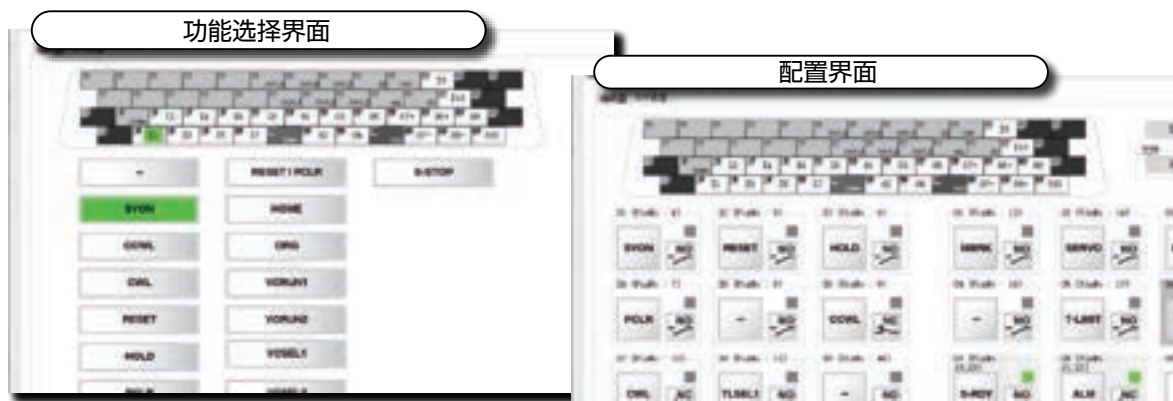


I/O 功能自由配置

P. 121

现在支持 I/O 连接器的功能分配。

除了传统的预设模式外，I/O 连接器的输入和输出信号现在可以分别设置为自由排列和自由组合。



• 连接器布局，配置可能的功能根据各不同驱动器而不同。

S-FLAG 的主页



产品的 CAD 数据、使用手册、目录、软件和 ESI 文件都可以从网站下载。



日语网站 (日语、英语、简体中文)

<https://www.nidec.com/jp/nidec-instruments/>

至 S-FLAG 页面：首页→产品列表→伺服电机产品概述页面



中文网站 (只有简体字)

<https://nidecinstruments.cn/>



如果您对驱动器的选择或可连接的电机型号有任何疑问，请联系我们的经销商。

2023 年 4 月 1 日

" 日本电产三协株式会社 " 更名为 " 尼得科仪器株式会社 "。

在我们的母公司日本电产株式会社从 " 日本电产株式会社 " 更名为 " 尼得科株式会社 "50 周年之际，
我们的公司名称也从
" 日本电产三协株式会社 " 更名为 " 尼得科仪器株式会社 "，
集团品牌为 "Nidec"。

我們是 **Nidec**

我们将继续开发更多的产品，旨在通过比以前更注重性能和质量，
使 "S-FLAG " 交流伺服产品更受客户需要。



目录

01

伺服电机

型号・规格 (23 位 / 17 位)

P. 18

02

编码器

规格

P. 70

03

标准通用型 / EtherCAT 通信型

伺服驱动器

型号・共通规格

EtherCAT

P. 71

04

标准通用型

伺服驱动器

规格

P. 74

05

EtherCAT 通信型

伺服驱动器

规格・对象字典一览

EtherCAT

P. 82

06

标准通用型 / EtherCAT 通信型

配线

系统配线图・周边器械・连接器・电缆

EtherCAT

P. 94

07

标准通用型 / EtherCAT 通信型

I/O 连接示例

EtherCAT

P. 121

08

安全注意事项

P. 129

搭载 23 bit 绝对型编码器电机

型号

MX

201

B

2

S

A

* *

系列名称

记号

转子惯量

MX

低惯量

MY

中惯量

MG

MM

MJ

MW

高惯量

MH

电机输出功率

记号

输出功率

500

50 W

101

100 W

201

200 W

401

400 W

751

750 W

851

850 W

951

1 kW

102

1 kW

132

1.3 kW

152

1.5 kW

202

2 kW

制动器

记号

保持制动器

P

无

B

有

电压

记号

规格

2

AC200-240 V

管理编号

记号

制动器

油封

轴前端

11

无

无

直轴

12

有

无

直轴

13

无

无

键轴

14

有

无

键轴

15

无

有

直轴

16

有

有

直轴

17

无

有

键轴

18

有

有

键轴

记号十位上的 "1 *" 表示绝对型编码器

编码器

记号

规格

A

绝对型

搭载 23 bit 编码器的电机阵容中，只有绝对型编码器形式。

轴前端／油封

记号

形状

油封

S (P)

直轴

无

K (H)

键轴

无

T (R)

直轴

有

L (J)

键轴

有

直轴产品的前端无螺纹加工

() 代表主轴直径是 $\varnothing 11$ 。

$\varnothing 11$ 主轴只有 200 W 电机的阵容才有。

关于此产品， 请向代理店咨询

设置时注意事项

切勿拆除编码器及分解电机本体。

出货时会将防锈油涂抹在电机轴心上。安装电机前请将该防锈油擦拭干净。

请充分确认并且切实地实行轴心定位（校正）。

若在轴心定位不完全的状态下运转电机，可能会造成振动发生，或是减短电机寿命。

与机器之联结

电机轴载荷的规格数值如下所示，载荷及连接时请使用能够充分吸收偏心及偏角的联轴节。

电机内部轴承寿命可能会缩短，轴心可能会折断损坏。

建议使用挠性联轴节

设置方向及油封

电机能够以水平及垂直方向安装。安装时请遵守下列注意项目。

· 水平安装：请将电缆出线部朝下，以防止油分、水分、尘埃进入。

· 垂直安装：若电机组装了减速器，且减速器位于电机轴心上方时，请使用有油封的电机，以免减速器的油渗入电机内部。

搭载 17 bit 绝对型编码器电机



型号	MX	201	A	2	S	A	* *	
----	----	-----	---	---	---	---	-----	--

系列名称		转子惯量
记号	MX	低惯量
MY	MG	中惯量
MJ	MM	
MW	MH	
新产品	MH	高惯量

电机输出功率		输出功率
记号	500	50 W
101	100 W	
201	200 W	
401	400 W	
751	750 W	
851	850 W	
951	1 kW	
102	1 kW	
132	1.3 kW	
152	1.5 kW	
202	2 kW	

制动器		保持制动器
记号	N	无
A	有	

编码器的分辨率通过制动器的记号来识别。

电压		规格
记号	2	AC200-240 V

管理编号			
记号	制动器	油封	轴前端
11	无	无	直轴
12	有	无	直轴
13	无	无	键轴
14	有	无	键轴
15	无	有	直轴
16	有	有	直轴
17	无	有	键轴
18	有	有	键轴

记号十位上的“1*”表示绝对型编码器

编码器		规格
记号	A	绝对型

轴前端/油封		
记号	形状	油封
S (P)	直轴	无
K (H)	键轴	无
T (R)	直轴	有
L (J)	键轴	有

直轴产品的前端无螺纹加工
 () 代表主轴直径是 $\varnothing 11$ 。
 $\varnothing 11$ 主轴只有 200 W 电机的阵容才有。
 关于此产品，请向代理店咨询

搭载 17 bit 增量型编码器电机



型号	MX	201	A	2	S	N	* *	
系列名称 记号	MX	201	A	2	S	N	* *	管理编号 记号 制动器 油封 轴前端
	MY							
	MG							
	MM							
	MJ							
	MW							
	MH							
电机输出功率 记号	500	201	A	2	S	N	* *	编码器 记号 规格
	101							
	201							
	401							
	751							
	851							
	951							
	102							
	132							
	152							
制动器 记号	N	201	A	2	S	N	* *	轴前端/油封 记号 形状 油封
	A							
电压 记号	2	201	A	2	S	N	* *	直轴产品的前端无螺纹加工 () 代表主轴直径是 $\varnothing 11$ 。 $\varnothing 11$ 主轴只有 200 W 电机的阵容才有。 关于此产品, 请向代理店咨询

新产品

记号十位上的 "0 *" 表示增量型编码器

转子惯量	法兰尺寸	转速	编码器的分辨率	IP
低惯量	40 mm × 40 mm	1,500 r/min / 3,000 r/min 2,000 r/min / 3,000 r/min	23 bit/rev 17 bit/rev	IP65 对应 IP67 对应
中惯量	60 mm × 60 mm 80 mm × 80 mm	3,000 r/min / 5,000 r/min 3,000 r/min / 6,000 r/min		
高惯量	100 mm × 100 mm 130 mm × 130 mm			

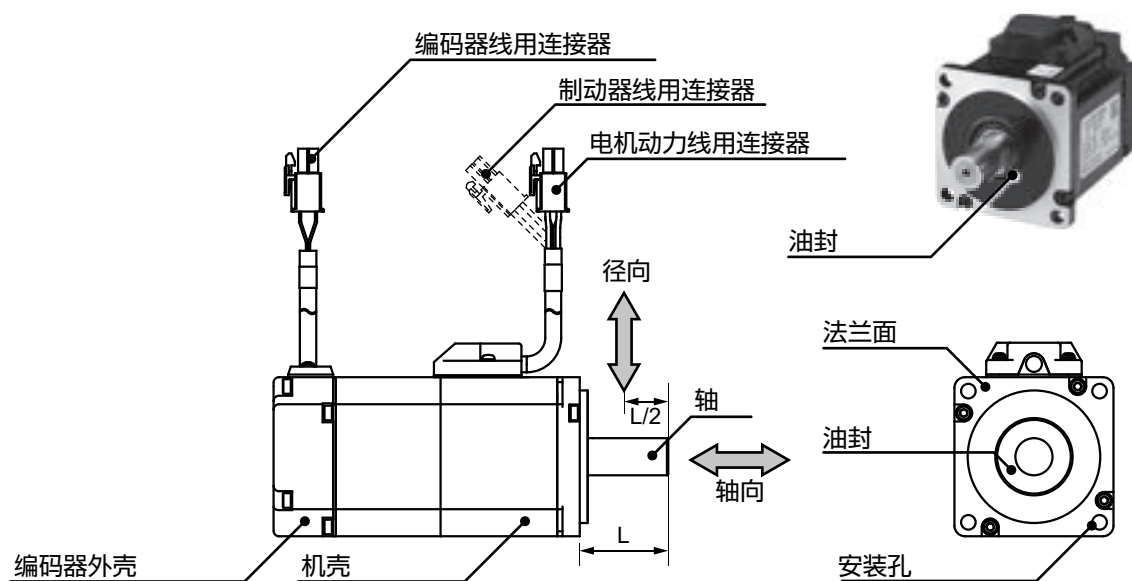
形状 1

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

电机 额定输出	电机型号 转子惯量 & 系列	安装法兰尺寸			转速	对应驱动器	参照页
	低惯量 MX	中惯量 MY MG MM	高惯量 MW				编码器的分辨率 23 位 / 17 位
50 W	—	MY500 MG500	—	40 mm × 40 mm	60 30	DB6YZ□□	p. 24- / p. 47-
100 W	—	MY101 MG101	—	40 mm × 40 mm	60 30	DB6Z1□□	p. 26- / p. 49-
200 W	MX201	MG201	新产品 MW201	60 mm × 60 mm	60 30	DB612□□	P. 28- / P. 51-
400 W	MX401	MG401	新产品 MW401	60 mm × 60 mm	60 30	DB624□□	p. 31- / p. 54-
750 W	MX751	—	新产品 MW751	80 mm × 80 mm	60 30	DB638□□	p. 34- / p. 57-
1 kW	MX951	—	—	80 mm × 80 mm	60 30	DB64A□□	p. 37 / p. 60

这些电机是**方形塑料**连接器。

IP65 对应



形状 2

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

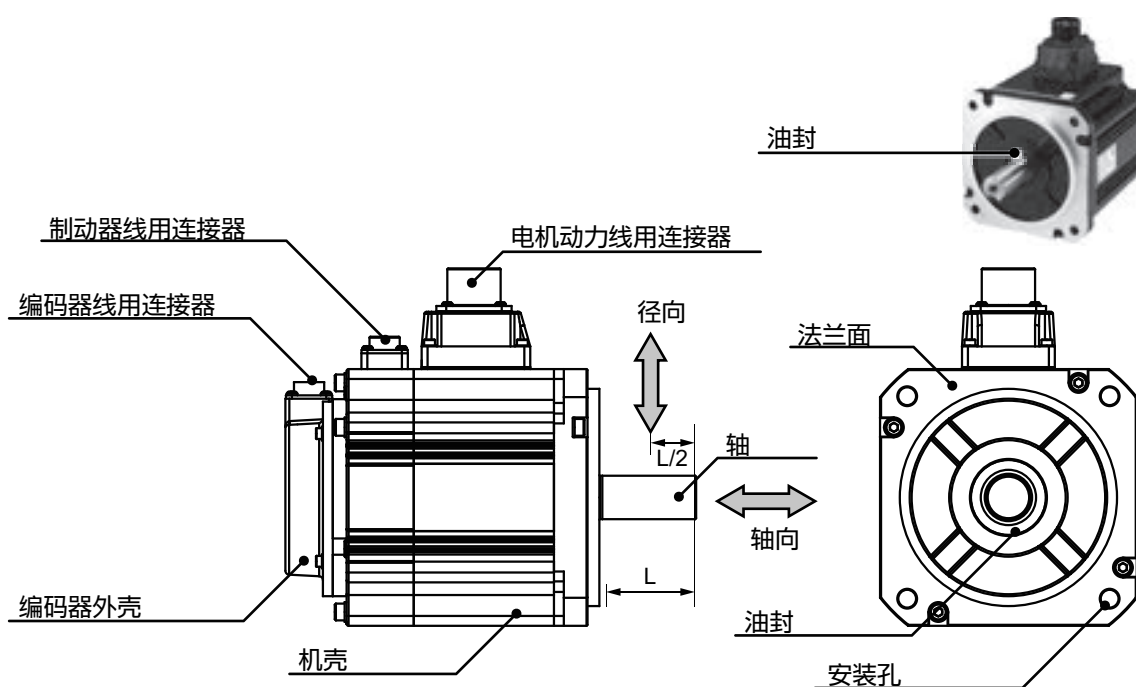
2 kW

电机 额定输出	电机型号 转子惯量 & 系列	安装法兰尺寸		转速	对应驱动器	参照页
	低惯量 MX	中惯量 MJ MM	高惯量 MH			编码器的分辨率 23 位 / 17 位
850 W	—	MJ851	—	130 mm × 130 mm	DB65B□□	p. 36 / p. 59
1 kW	MX102	—	—	100 mm × 100 mm	DB64A□□	p. 38 / p. 61
	—	MM102	MH102	130 mm × 130 mm	DB64A□□	p. 39- / p. 62-
1.3 kW	—	MJ132	—	130 mm × 130 mm	DB67C□□	p. 41 / p. 64
1.5 kW	MX152	—	—	100 mm × 100 mm	DB66B□□	p. 42 / p. 65
	—	MM152	MH152	130 mm × 130 mm	DB66B□□	p. 43- / p. 66-
2 kW	MX202	—	—	100 mm × 100 mm	DB68C□□	p. 45 / p. 68
	—	MM202	—	130 mm × 130 mm	DB68C□□	p. 46 / p. 69

这些电机是圆形的金属连接器。



IP67 对应





伺服电机 共通规格

项目	规格
使用环境温度	0-40℃
使用环境湿度	20-85% RH (无结露)
保存环境温度	- 20-65℃ (无结露) 最高温度80℃、72 小时
保存环境湿度	20-85% RH (无结露)
使用及保存环境	屋内 (无直射日光)、无腐蚀性气体、易燃性气体、油雾、粉尘、可燃物、研磨剂
绝缘电阻	DC1,000 V 兆欧表 5 MΩ 以上
耐电压	1次电压 - FG端子间AC1500 V 1分钟
使用海拔	1,000 m 以下
振动等级	V15 (JEC2121)
振动耐久性	49 m/s ² (5 G)
冲击耐久性	98 m/s ² (10 G)
保护构造	IP65 : 50-750 W, 1 kW (只限 MX951) IP67 : 850 W, 1-2 kW (MX951 以外)
触电保护	等级 I (接地义务)
安装环境	污染度 2



制动器具有极性。

电线颜色 : 连接

黄 (BRK+) : +24 V

蓝 (BRK-) : GND

若是配线错误, 可能会造成电机故障, 或是无法充分发挥电机功能。



电机型号名称： MY500P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MY500B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

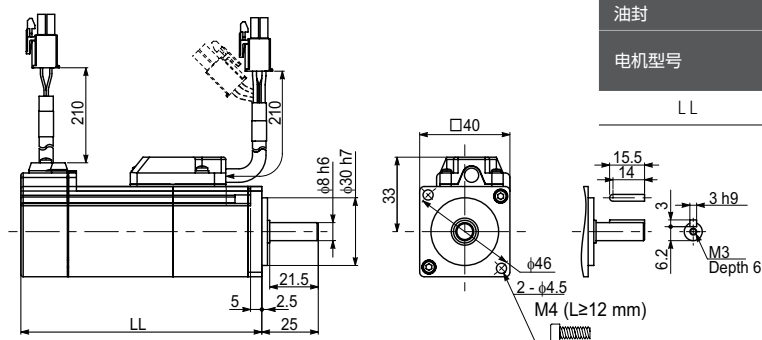
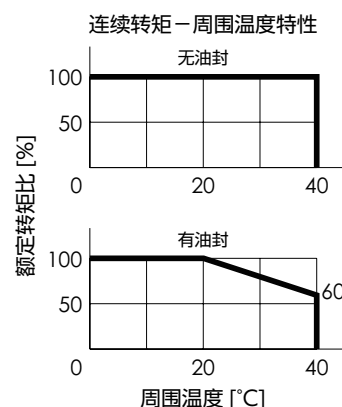
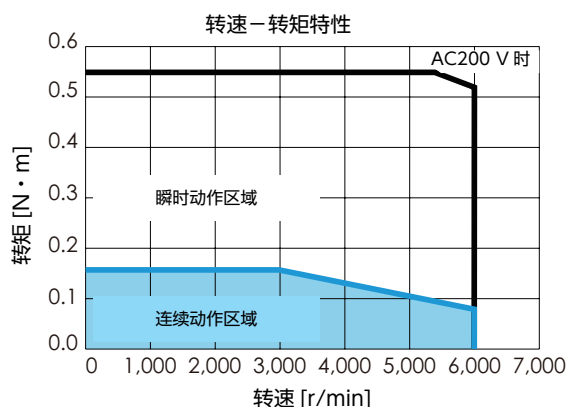
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.4
	有制动器	kg 0.6
对应驱动器	—	DB6YZ□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	50
额定转矩	N·m	0.16
瞬时最大转矩	N·m	0.56
额定电流(堵转电流)	A	0.68
瞬时最大电流	A	2.4
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.25
每相感应电压常数	mV/(r/min)	8.8
额定功率比率	无制动器	kW/s 7.1
	有制动器	kW/s 5.8
机械时间常数	无制动器	ms 1.76
	有制动器	ms 2.15
电气时间常数	ms	0.74
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.036
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.043

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.28
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.16
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
油封	无	有	无	有
电机型号	MY500P2S MY500P2K	MY500P2T MY500P2L	MY500B2S MY500B2K	MY500B2T MY500B2L
LL	66.4	72.0	106.8	112.4

电机型号名称： MG500P2 □□** (无制动器)
MG500B2 □□** (有制动器)



基本规格

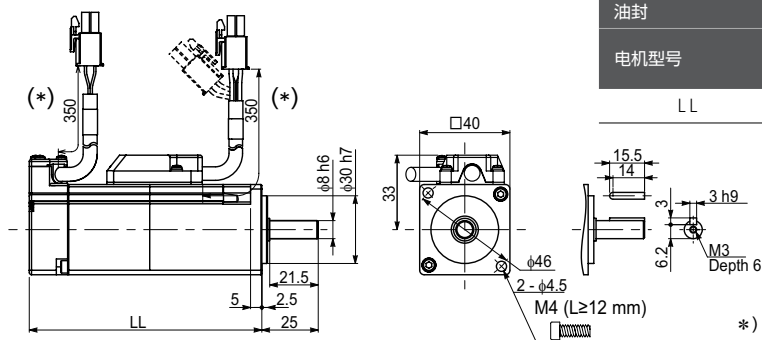
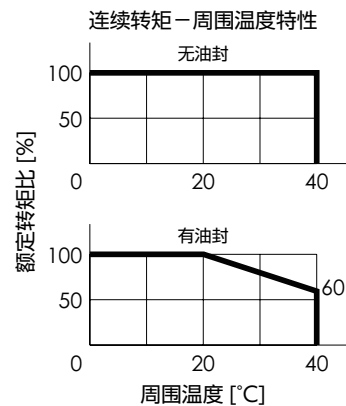
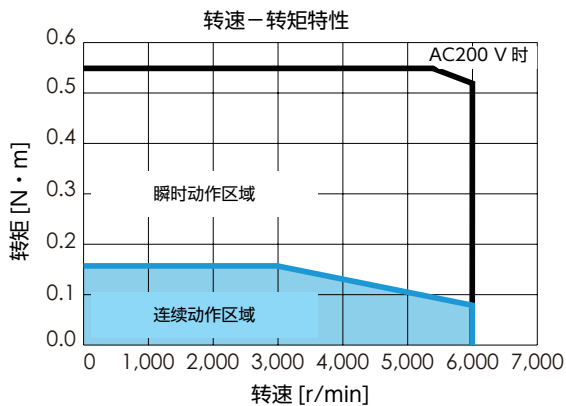
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.4
	有制动器	kg 0.6
对应驱动器	—	DB6YZ□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	50
额定转矩	N·m	0.16
瞬时最大转矩	N·m	0.56
额定电流(堵转电流)	A	0.71
瞬时最大电流	A	2.4
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.25
每相感应电压常数	mV/(r/min)	8.7
额定功率比率	无制动器	kW/s 6.4
	有制动器	kW/s 5.3
机械时间常数	无制动器	ms 2.14
	有制动器	ms 2.58
电气时间常数	ms	0.65
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.040
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.048

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.26
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.16
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
油封	无	有	无	有
电机型号	MG500P2S MG500P2K	MG500P2T MG500P2L	MG500B2S MG500B2K	MG500B2T MG500B2L
LL	57.1	64.7	89.5	97.1

*) MG500系列的电缆线长度, 标准为350 mm。
如果希望电缆线长度为210 mm时, 请咨询代理店。

电机型号名称： MY101P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MY101B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

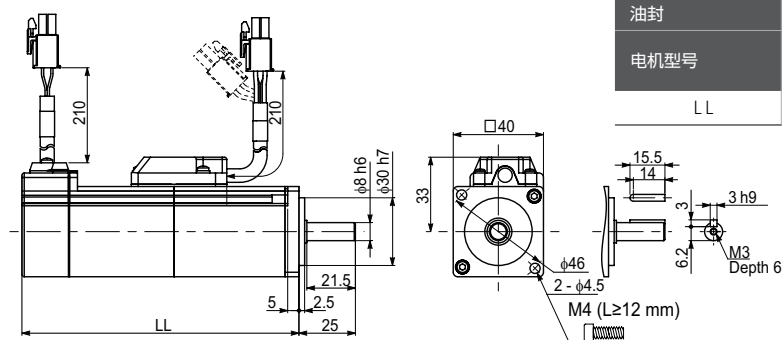
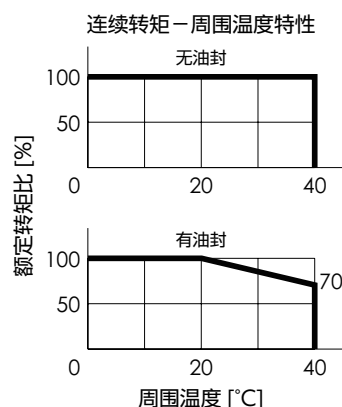
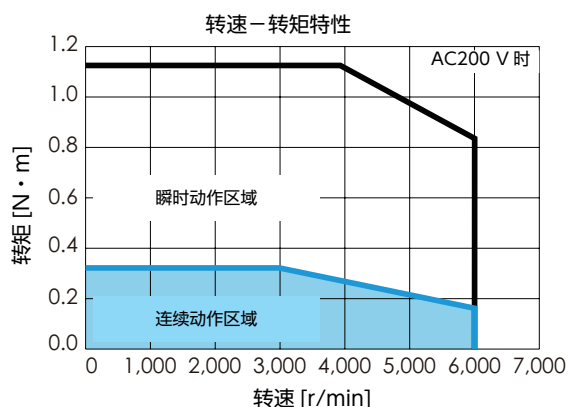
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.5
	有制动器	kg 0.8
对应驱动器	—	DB6Z1□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	100
额定转矩	N·m	0.32
瞬时最大转矩	N·m	1.12
额定电流(堵转电流)	A	0.97
瞬时最大电流	A	3.3
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.35
每相感应电压常数	mV/(r/min)	12.3
额定功率比率	无制动器	kW/s 17.4
	有制动器	kW/s 15.4
机械时间常数	无制动器	ms 1.10
	有制动器	ms 1.25
电气时间常数	ms	0.89
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.058
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.066

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.28
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.32
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
油封	无	有	无	有
电机型号	MY101P2S MY101P2K	MY101P2T MY101P2L	MY101B2S MY101B2K	MY101B2T MY101B2L
LL	82.4	88.0	122.8	128.4

电机型号名称： MG101P2 □□** (无制动器)
MG101B2 □□** (有制动器)



基本规格

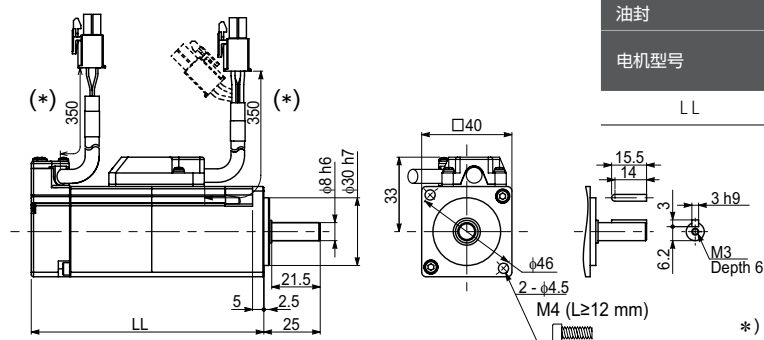
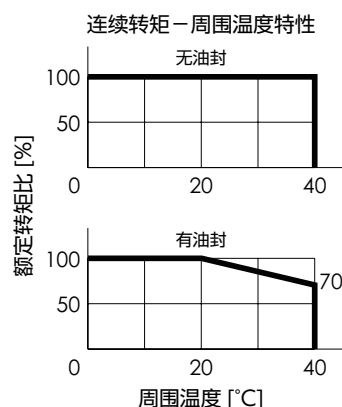
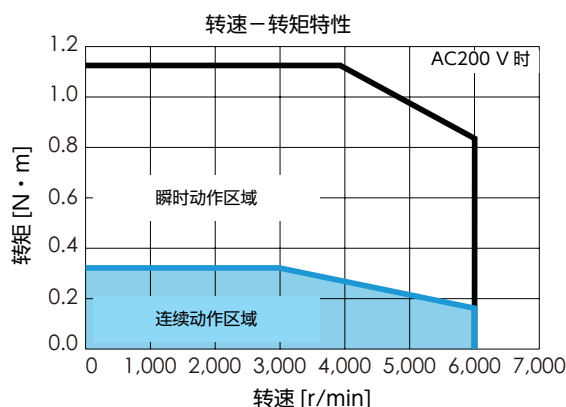
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.5
	有制动器	kg 0.7
对应驱动器	—	DB6Z1□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	100
额定转矩	N·m	0.32
瞬时最大转矩	N·m	1.12
额定电流(堵转电流)	A	0.99
瞬时最大电流	A	3.4
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.36
每相感应电压常数	mV/(r/min)	12.7
额定功率比率	无制动器	kW/s 15.5
	有制动器	kW/s 13.8
机械时间常数	无制动器	ms 1.28
	有制动器	ms 1.43
电气时间常数	ms	0.78
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.065
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.073

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.26
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.32
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
油封	无	有	无	有
电机型号	MG101P2S MG101P2K	MG101P2T MG101P2L	MG101B2S MG101B2K	MG101B2T MG101B2L
LL	70.7	78.3	103.1	110.7

*) MG101系列的电缆线长度,标准为350 mm。
如果希望电缆线长度为210 mm时,请咨询代理店。

电机型号名称：MX201P2□□** (无制动器)
MX201B2□□** (有制动器)



基本规格

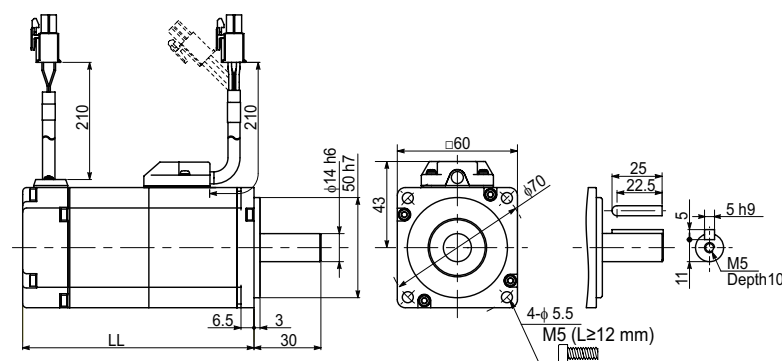
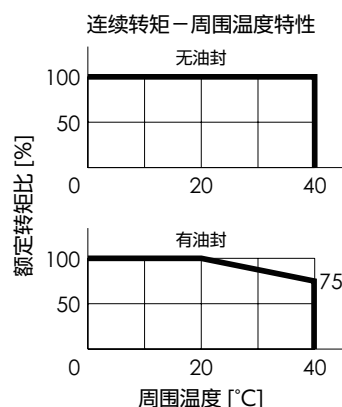
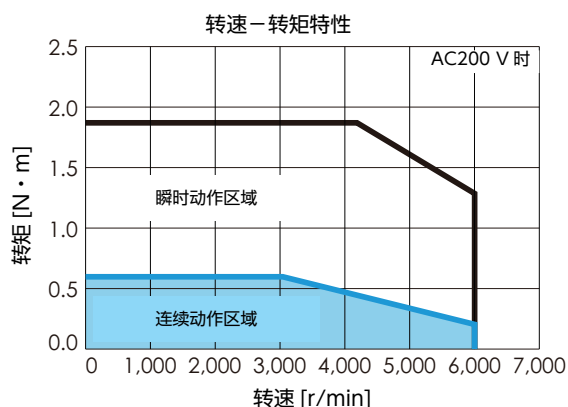
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	0.8
无制动器		
有制动器		1.3
对应驱动器	—	DB612□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	200
额定转矩	N·m	0.64
瞬时最大转矩	N·m	1.91
额定电流(堵转电流)	A	1.7
瞬时最大电流	A	5.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.41
每相感应电压常数	mV/(r/min)	14.3
额定功率比率	kW/s	29.9
无制动器		
有制动器		24.7
机械时间常数	ms	0.68
无制动器		
有制动器		0.83
电气时间常数	ms	2.53
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.14
无制动器		
有制动器		0.16

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX201P	MX201B
LL	76.5	113.0

电机型号名称： MG201P2 □□ ** (无制动器)
MG201B2 □□ ** (有制动器)



基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	0.9
无制动器		
有制动器		1.3
对应驱动器	—	DB612□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	200
额定转矩	N·m	0.64
瞬时最大转矩	N·m	1.91
额定电流(堵转电流)	A	1.7
瞬时最大电流	A	5.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.41
每相感应电压常数	mV/(r/min)	14.3
额定功率比率	kW/s	15.9
无制动器		
有制动器		14.5
机械时间常数	ms	1.28
无制动器		
有制动器		1.41
电气时间常数	ms	2.53
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.26
无制动器		
有制动器		0.28

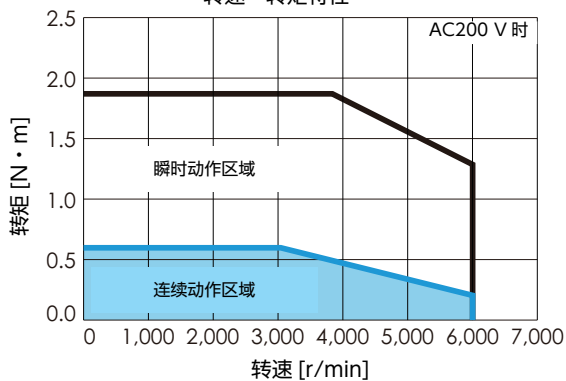
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

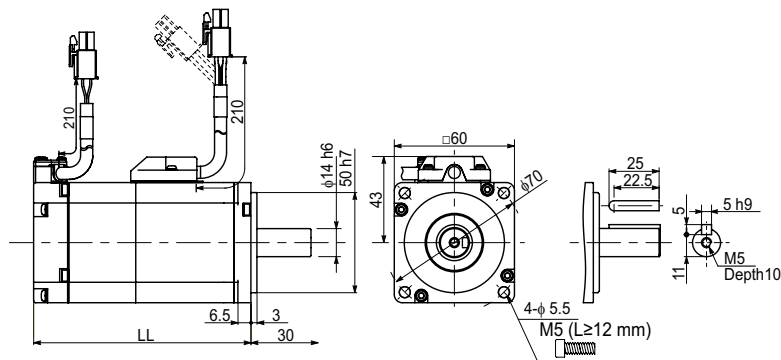
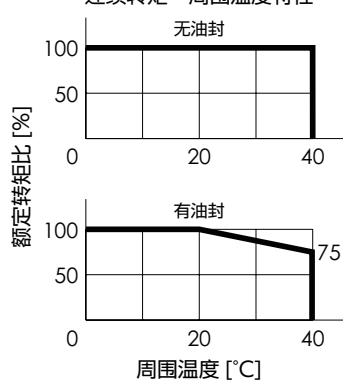
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MG201P	MG201B
LL	78.0	108.5

电机型号名称： MW201P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MW201B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg 1.0
	有制动器	kg 1.5
对应驱动器	—	DB612□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	200
额定转矩	N·m	0.64
瞬时最大转矩	N·m	1.91
额定电流(堵转电流)	A	1.7
瞬时最大电流	A	5.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.41
每相感应电压常数	mV/(r/min)	14.3
额定功率比率	无制动器	kW/s 9.3
	有制动器	kW/s 8.7
机械时间常数	无制动器	ms 2.19
	有制动器	ms 2.34
电气时间常数	ms	2.53
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.44
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.46

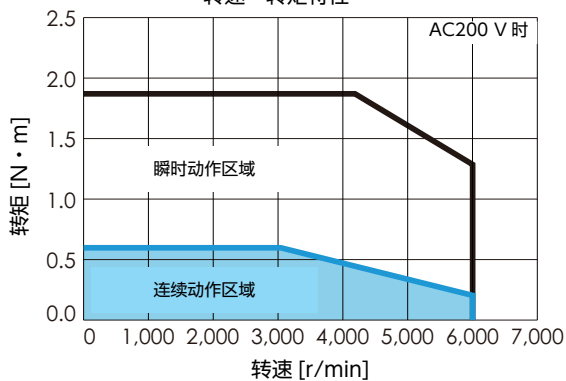
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

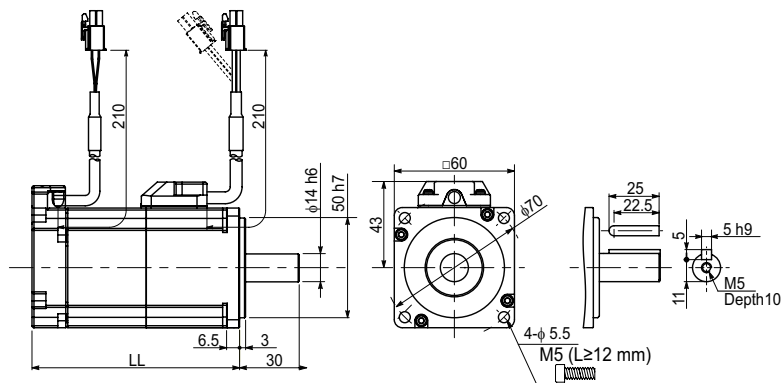
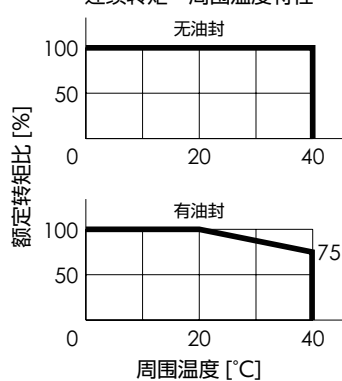
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MW201P	MW201B
LL	67.9	104.4

伺服电机 MX401 400W



电机型号名称：MX401P2 □□ ** (无制动器)
MX401B2 □□ ** (有制动器)



基本规格

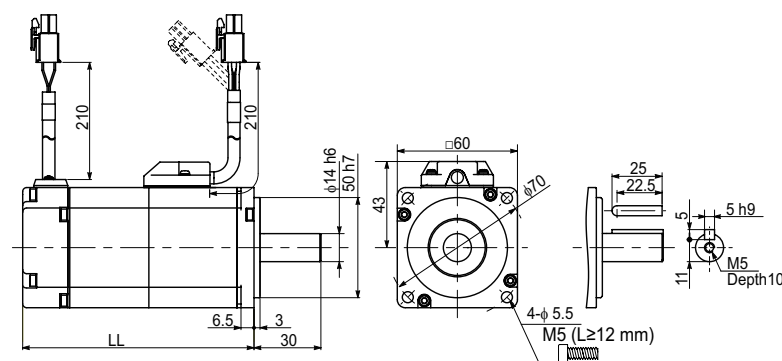
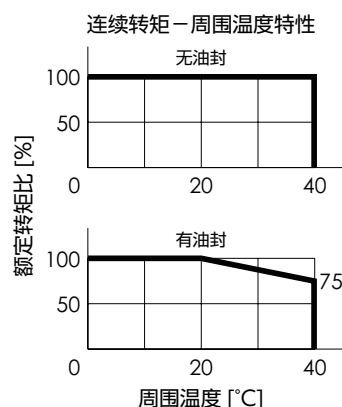
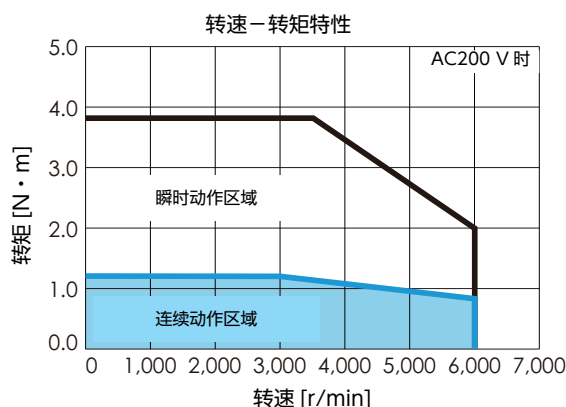
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	1.1
		1.6
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.49
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.1
额定功率比率	kW/s	71.8
		63.8
机械时间常数	ms	0.45
		0.51
电气时间常数	ms	2.92
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.23
		0.25

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



制动器	无	有
电机型号	MX401P	MX401B
LL	93.5	130.0

01 伺服电机 MG401 400W



电机型号名称： MG401P2 □□** (无制动器)
MG401B2 □□** (有制动器)



基本规格

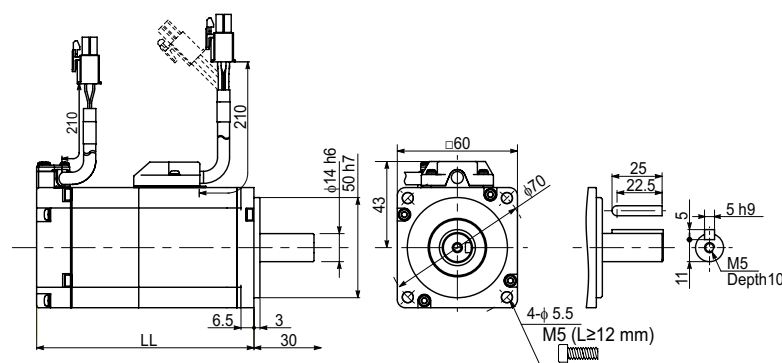
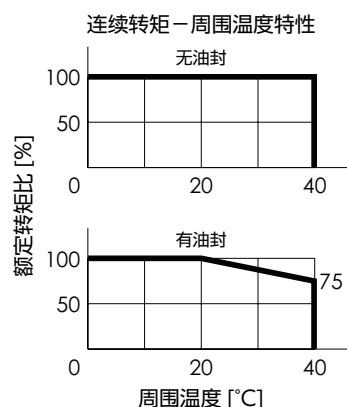
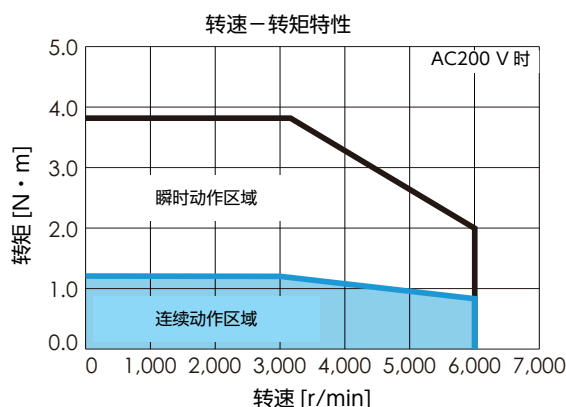
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg 1.2
	有制动器	kg 1.6
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.49
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.1
额定功率比率	无制动器	kW/s 33.7
	有制动器	kW/s 32.1
机械时间常数	无制动器	ms 0.96
	有制动器	ms 1.01
电气时间常数	ms	2.92
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.48
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.51

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



制动器	无	有
电机型号	MG401P	MG401B
LL	98.0	128.5

电机型号名称： MW401P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MW401B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	1.3
		1.8
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.49
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.1
额定功率比率	kW/s	23.2
		22.3
机械时间常数	ms	1.40
		1.46
电气时间常数	ms	2.92
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.70
		0.73

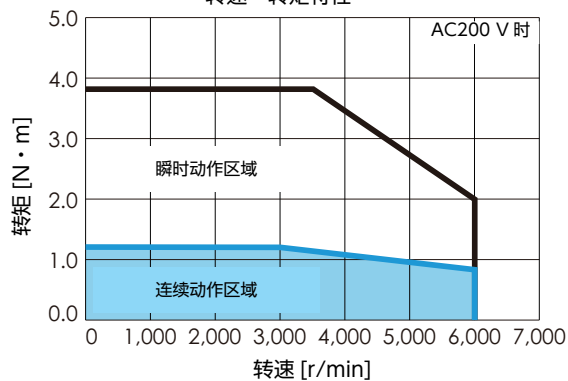
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

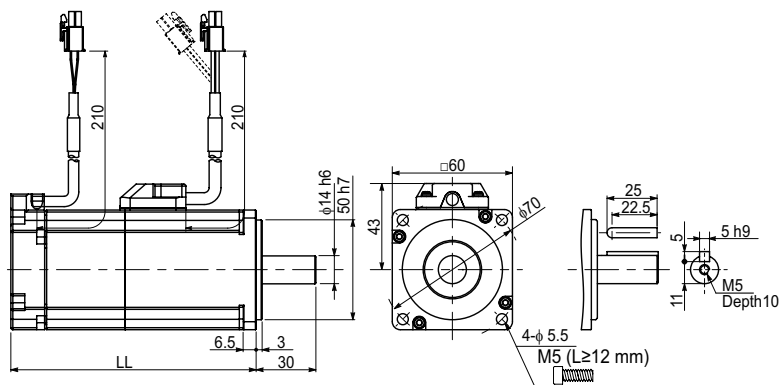
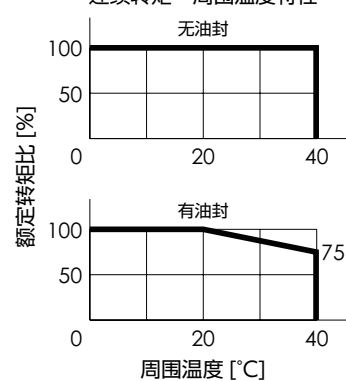
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MW401P	MW401B
LL	86.9	123.4

电机型号名称：MX751P2 □□ ** (无制动器)
MX751B2 □□ ** (有制动器)



基本规格

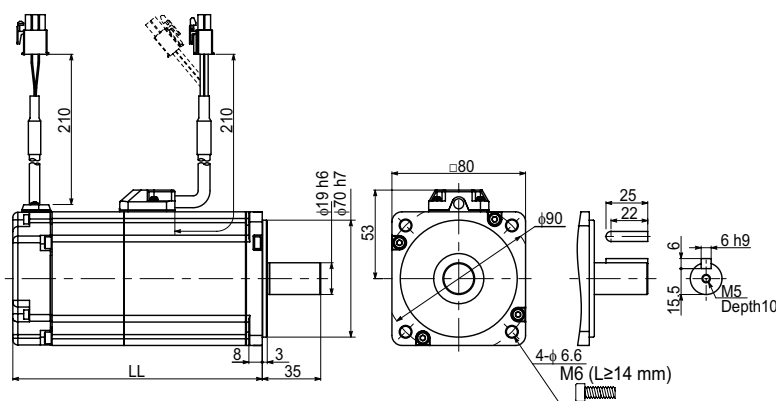
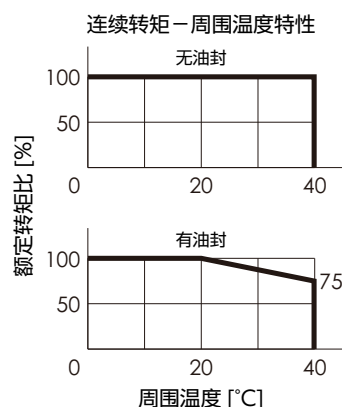
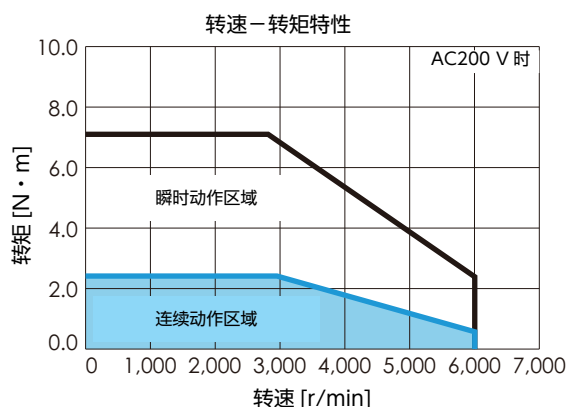
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	无制动器	kg 2.2
	有制动器	kg 3.0
对应驱动器	—	DB638□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	750
额定转矩	N·m	2.39
瞬时最大转矩	N·m	7.1
额定电流(堵转电流)	A	4.2
瞬时最大电流	A	12.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.63
每相感应电压常数	mV/(r/min)	21.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 77.5
	有制动器	kW/s 61.3
机械时间常数	无制动器	ms 0.39
	有制动器	ms 0.50
电气时间常数	ms	4.63
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.74
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.93

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.4
静摩擦转矩	N·m	≥ 2.39
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX751P	MX751B
LL	107.3	144.3

电机型号名称：

MW751P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MW751B2 ☐ ☐ ** (有制动器)

基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	无制动器	kg 2.5
	有制动器	kg 3.3
对应驱动器	—	DB638□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	750
额定转矩	N·m	2.39
瞬时最大转矩	N·m	7.1
额定电流(堵转电流)	A	4.2
瞬时最大电流	A	12.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.63
每相感应电压常数	mV/(r/min)	21.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 35.5
	有制动器	kW/s 31.7
机械时间常数	无制动器	ms 0.85
	有制动器	ms 0.96
电气时间常数	ms	4.60
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 1.60
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 1.80

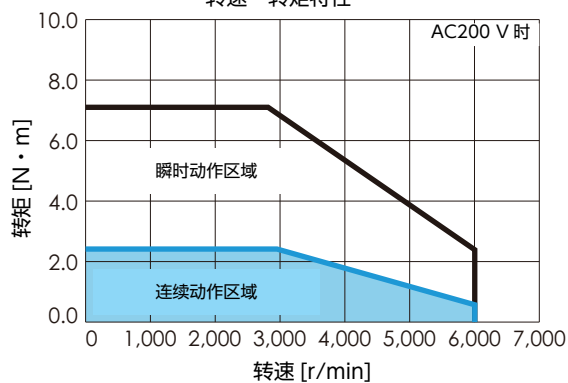
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.4
静摩擦转矩	N·m	≥ 2.39
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

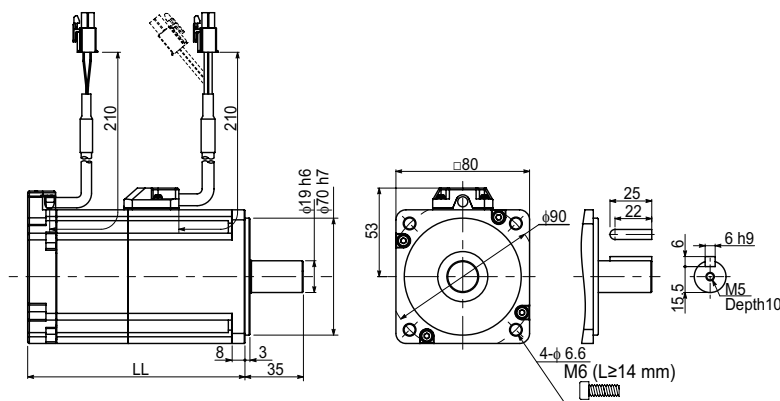
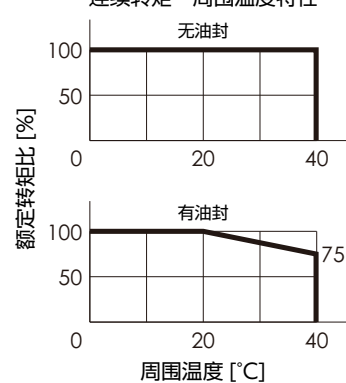
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MW751P	MW751B
LL	93.8	130.8

电机型号名称： MJ851P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MJ851B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

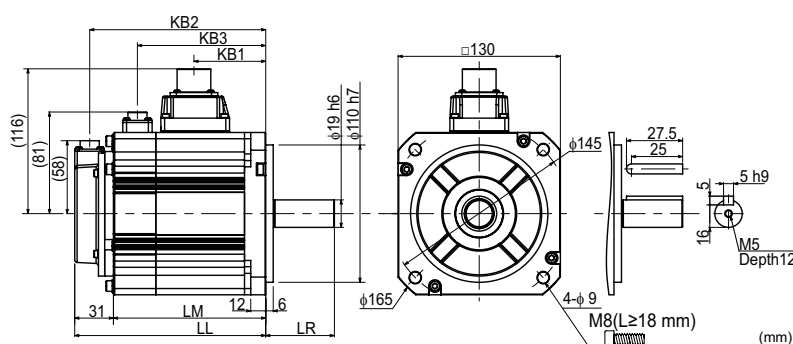
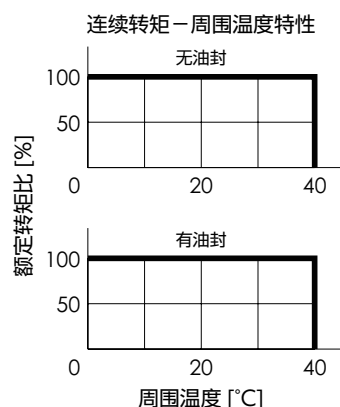
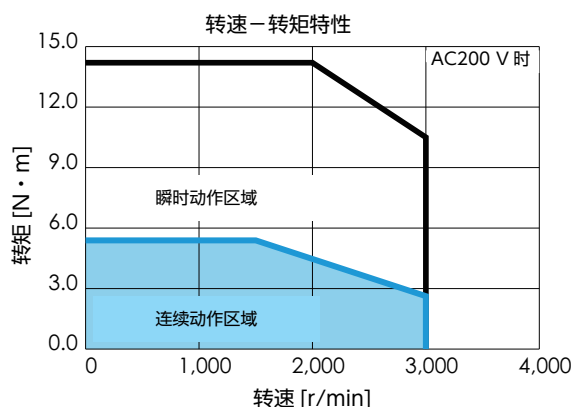
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 6.2
	有制动器	kg 7.9
对应驱动器	—	DB65B□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	850
额定转矩	N·m	5.39
瞬时最大转矩	N·m	14.2
额定电流(堵转电流)	A	6.9
瞬时最大电流	A	17.0
额定转速	r/min	1,500
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.83
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 21.1
	有制动器	kW/s 18.3
机械时间常数	无制动器	ms 2.70
	有制动器	ms 3.12
电气时间常数	ms	8.45
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 13.9
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 16.0

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.41
静摩擦转矩	N·m	≥ 12.7
吸引时间	ms	≤ 100
释放时间	ms	≤ 60
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	98



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MJ851P	MJ851B
LL	128.0	162.0
LM	97.0	131.0
LR	58.0	
KB1	70.0	
KB2	116.0	150.0
KB3	—	109.0

电机型号名称：MX951P2 □□ ** (无制动器)
MX951B2 □□ ** (有制动器)



基本规格

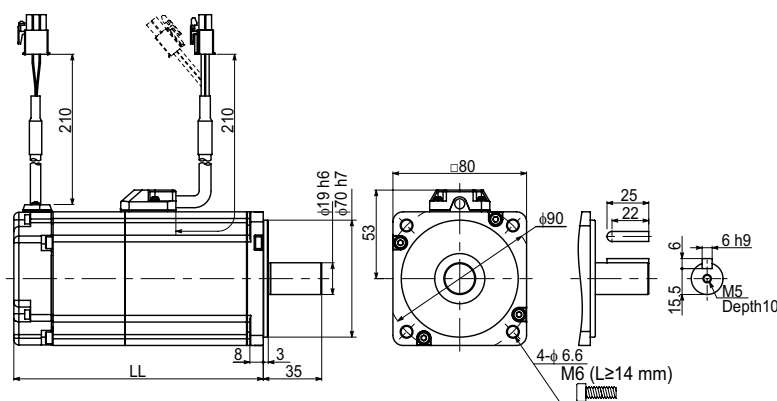
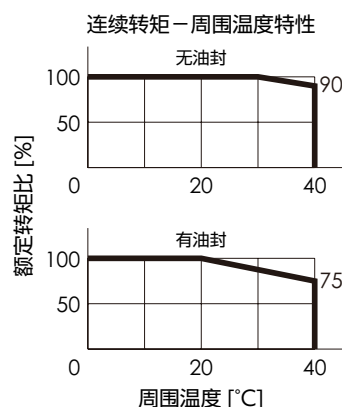
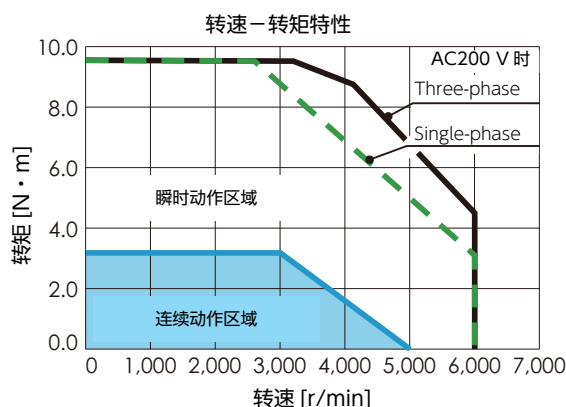
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	kg	2.8
		3.6
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	3.18
瞬时最大转矩	N·m	9.55
额定电流(堵转电流)	A	5.2
瞬时最大电流	A	15.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.66
每相感应电压常数	mV/(r/min)	22.9
额定功率比率	kW/s	91.4
		79.0
机械时间常数	ms	0.34
		0.39
电气时间常数	ms	4.00
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	1.11
		1.28

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.47
静摩擦转矩	N·m	≥ 3.18
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX951P	MX951B
LL	127.3	164.3

电机型号名称：MX102P2 □□** (无制动器)
MX102B2 □□** (有制动器)



基本规格

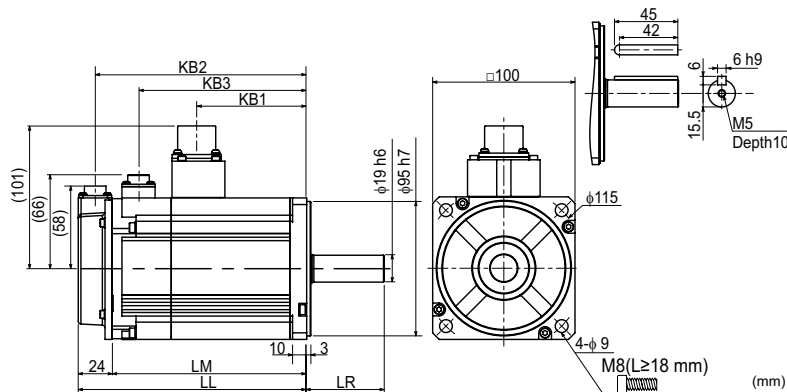
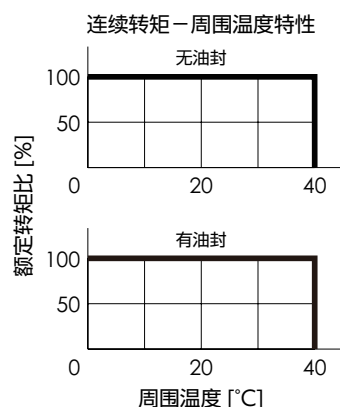
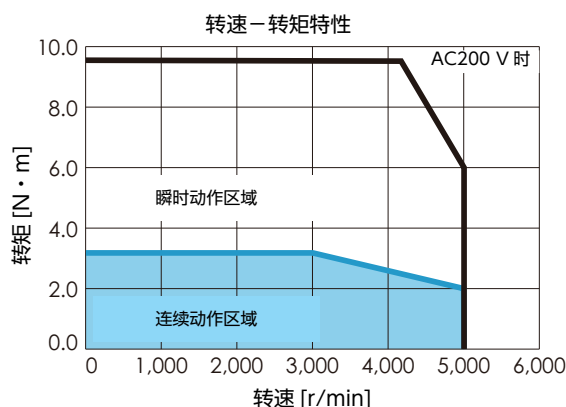
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 3.9
		有制动器 5.2
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	3.18
瞬时最大转矩	N·m	9.55
额定电流(堵转电流)	A	6.1
瞬时最大电流	A	19.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.52
每相感应电压常数	mV/(r/min)	18.2
额定功率比率	kW/s	无制动器 52.3
		有制动器 43.2
机械时间常数	ms	无制动器 0.59
		有制动器 0.72
电气时间常数	ms	5.19
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 1.94
		有制动器 2.35

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



制动器	(mm)	
电机型号	无	有
LL	132.0	162.0
LM	108.0	138.0
LR	55.0	
KB1	78.0	
KB2	120.0	1500
KB3	—	119.3

电机型号名称：MM102P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MM102B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

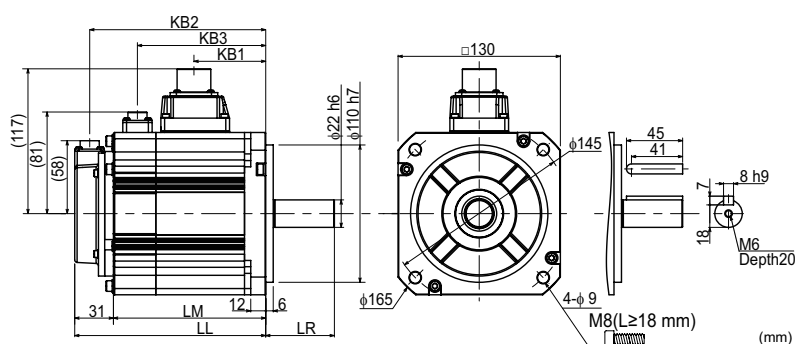
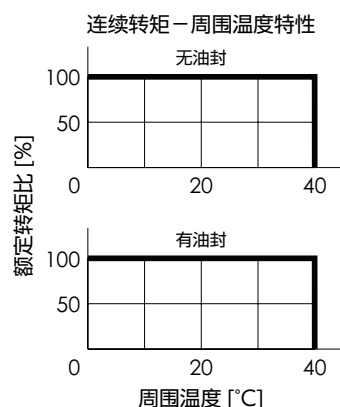
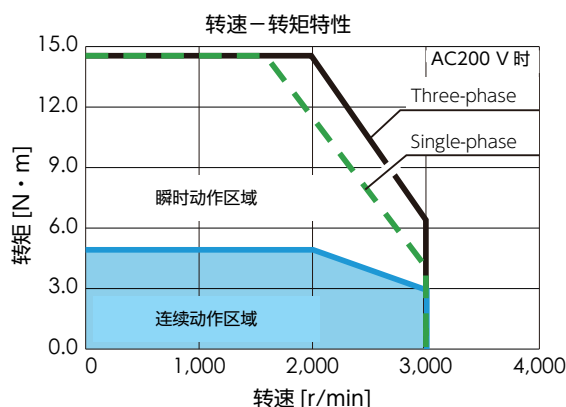
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 5.6
	有制动器	kg 7.0
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	5.6
瞬时最大电流	A	16.8
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.88
每相感应电压常数	mV/(r/min)	30.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 50.2
	有制动器	kW/s 36.6
机械时间常数	无制动器	ms 0.77
	有制动器	ms 1.05
电气时间常数	ms	10.8
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 4.54
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 6.23

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MM102P	MM102B
LL	128.0	153.0
LM	97.0	122.0
LR	55.0	
KB1	57.5	
KB2	116.0	141.0
KB3	—	102.8

电机型号名称： MH102P2 □□** (无制动器)
MH102B2 □□** (有制动器)



基本规格

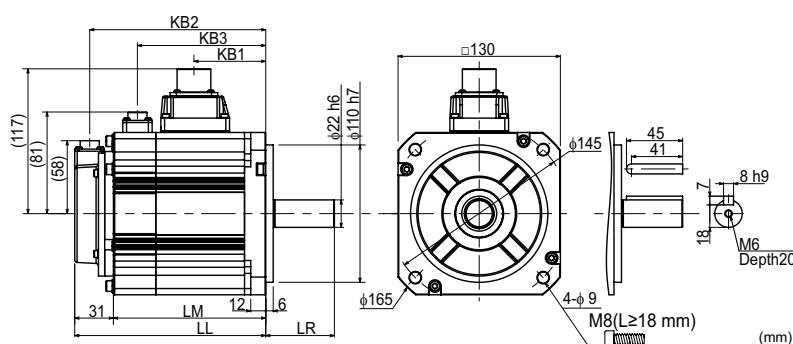
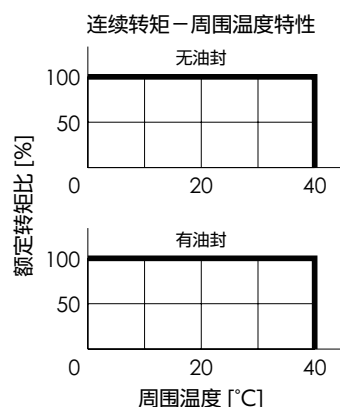
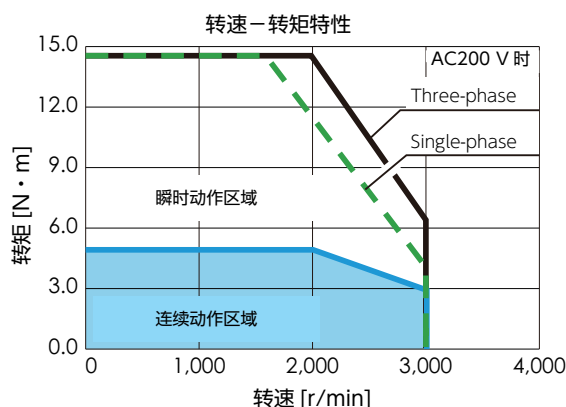
项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	7.6
		9.0
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	5.6
瞬时最大电流	A	16.8
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.88
每相感应电压常数	mV/(r/min)	30.9
额定功率比率	kW/s	9.2
		8.6
机械时间常数	ms	4.20
		4.45
电气时间常数	ms	10.8
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	24.9
		26.4

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MH102P	MH102B
LL	163.0	188.0
LM	132.0	157.0
LR	70.0	
KB1	92.5	
KB2	151.0	176.0
KB3	—	137.8

电机型号名称： MJ132P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MJ132B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

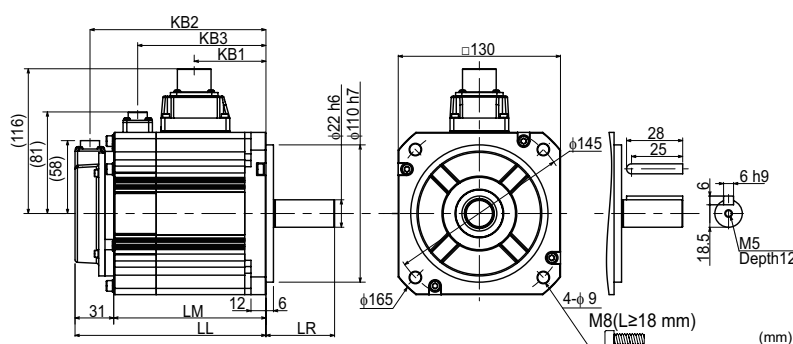
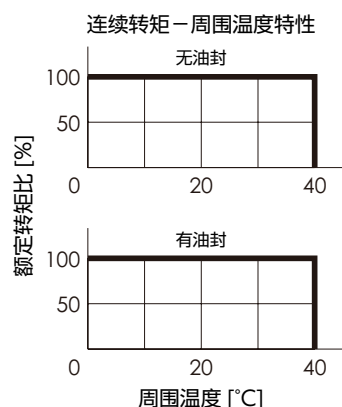
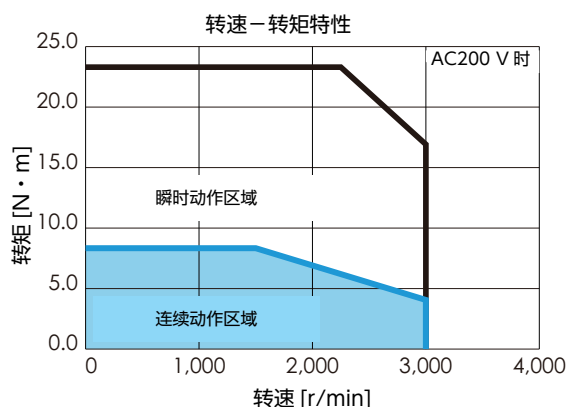
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	7.7
		9.8
对应驱动器	—	DB67C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,300
额定转矩	N·m	8.34
瞬时最大转矩	N·m	23.3
额定电流(堵转电流)	A	10.7
瞬时最大电流	A	28.0
额定转速	r/min	1,500
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.85
每相感应电压常数	mV/(r/min)	29.8
额定功率比率	kW/s	34.7
		31.3
机械时间常数	ms	2.12
		2.34
电气时间常数	ms	8.42
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	19.8
		21.9

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.41
静摩擦转矩	N·m	≥ 19.6
吸引时间	ms	≤ 100
释放时间	ms	≤ 60
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	686
轴向	N	343



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MJ132P	MJ132B
LL	145.5	179.5
LM	114.5	148.5
LR	58.0	
KB1	87.5	
KB2	133.5	167.5
KB3	—	126.0

电机型号名称： MX152P2 □□** (无制动器)
MX152B2 □□** (有制动器)



基本规格

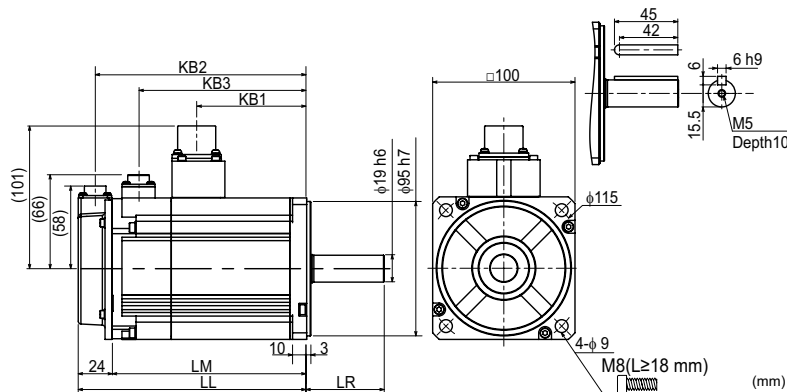
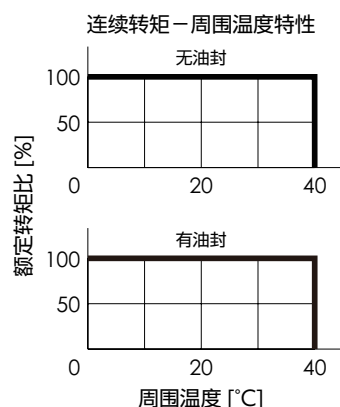
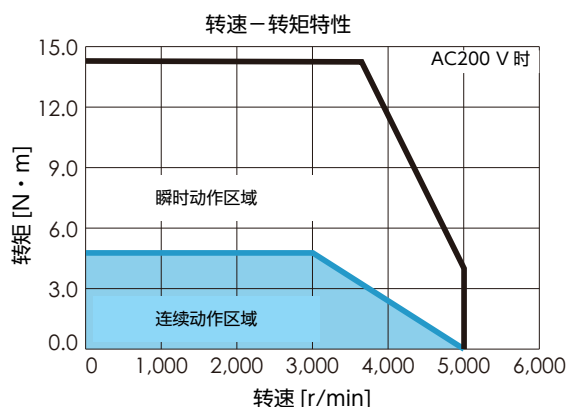
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 4.9
		有制动器 6.2
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	8.0
瞬时最大电流	A	24.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.64
每相感应电压常数	mV/(r/min)	22.3
额定功率比率	kW/s	无制动器 81.4
		有制动器 70.2
机械时间常数	ms	无制动器 0.50
		有制动器 0.57
电气时间常数	ms	5.95
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 2.80
		有制动器 3.25

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX152P	MX152B
LL	151.0	181.0
LM	127.0	157.0
LR	55.0	
KB1	97.0	
KB2	139.0	169.0
KB3	—	138.3

电机型号名称： MM152P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MM152B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

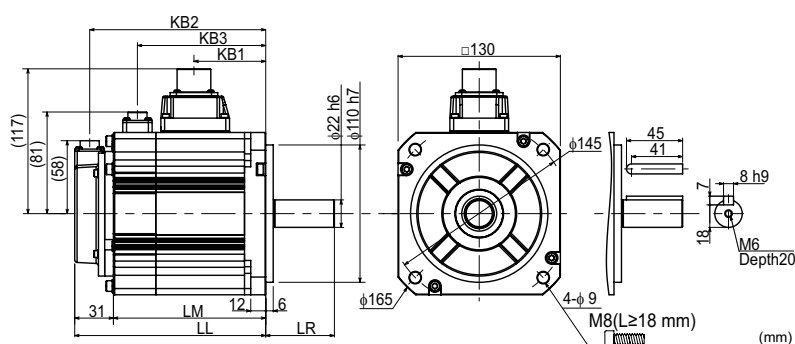
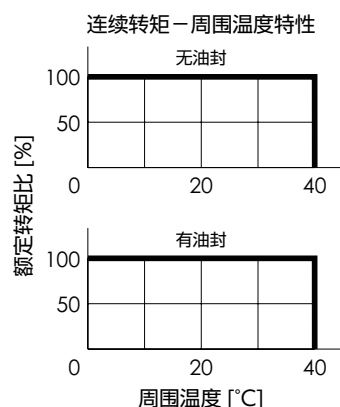
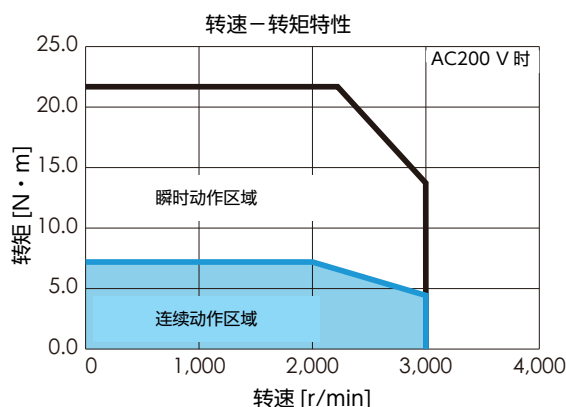
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	7.0
		8.4
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	7.16
瞬时最大转矩	N·m	21.5
额定电流(堵转电流)	A	9.0
瞬时最大电流	A	27.0
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.81
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.4
额定功率比率	kW/s	77.1
		61.5
机械时间常数	ms	0.60
		0.76
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	6.65
		8.34

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MM152P	MM152B
LL	145.5	170.5
LM	114.5	139.5
LR	55.0	
KB1	75.0	
KB2	133.5	158.5
KB3	—	120.3

电机型号名称： MH152P2 □□** (无制动器)
MH152B2 □□** (有制动器)



基本规格

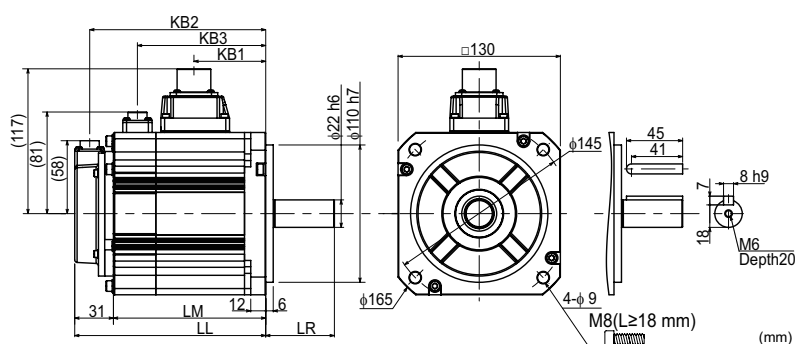
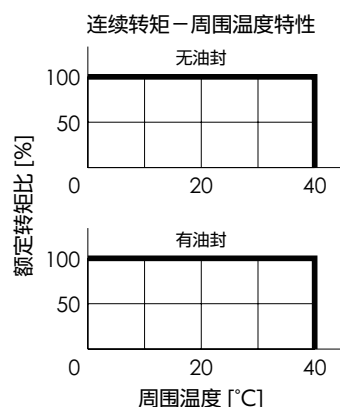
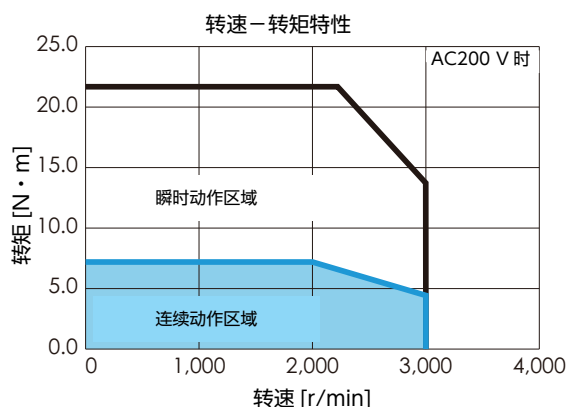
项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	9.0
		10.4
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	7.16
瞬时最大转矩	N·m	21.5
额定电流(堵转电流)	A	9.0
瞬时最大电流	A	27.0
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.81
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.4
额定功率比率	kW/s	13.8
		13.3
机械时间常数	ms	3.36
		3.50
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	37.1
		38.6

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)		
制动器	无	有
电机型号	MH152P	MH152B
LL	180.5	205.5
LM	149.5	174.5
LR	70.0	
KB1	110.0	
KB2	168.5	193.5
KB3	—	155.3

电机型号名称：MX202P2 □□** (无制动器)
MX202B2 □□** (有制动器)



基本规格

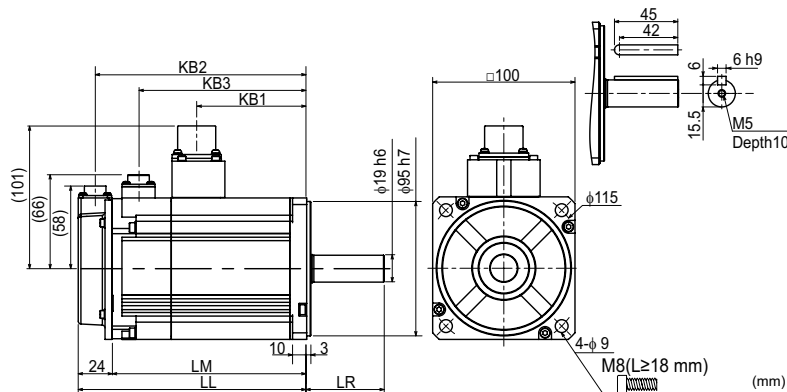
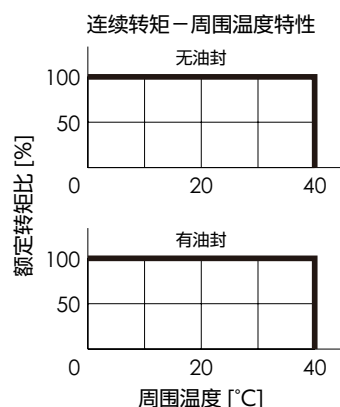
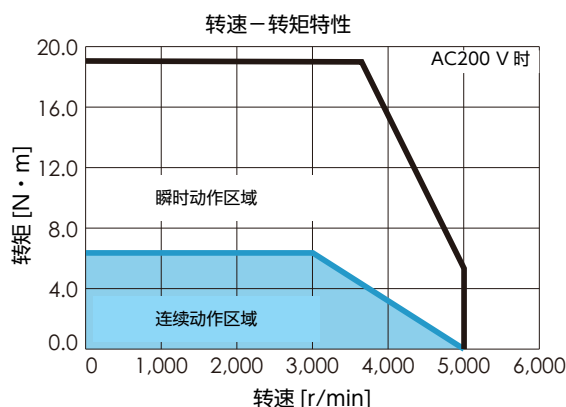
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 6.0
		有制动器 7.3
对应驱动器	—	DB68C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	2,000
额定转矩	N·m	6.37
瞬时最大转矩	N·m	19.1
额定电流(堵转电流)	A	10.6
瞬时最大电流	A	33.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.62
每相感应电压常数	mV/(r/min)	21.7
额定功率比率	kW/s	无制动器 110.3
		有制动器 99.2
机械时间常数	ms	无制动器 0.50
		有制动器 0.56
电气时间常数	ms	5.44
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 3.68
		有制动器 4.09

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX202P	MX202B
LL	170.0	200.0
LM	146.0	176.0
LR	55.0	
KB1	116.0	
KB2	158.0	188.0
KB3	—	157.3

电机型号名称： MM202P2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MM202B2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

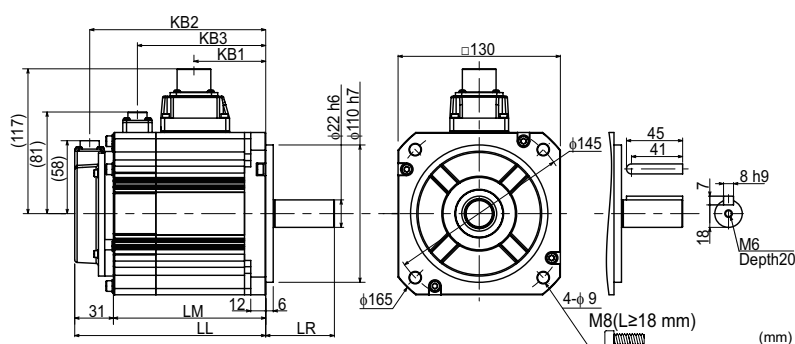
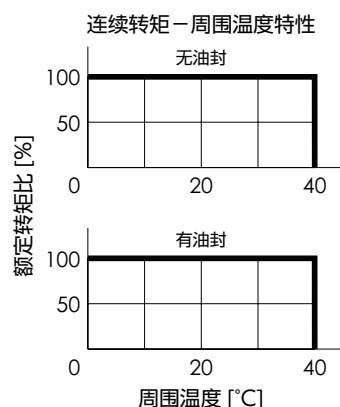
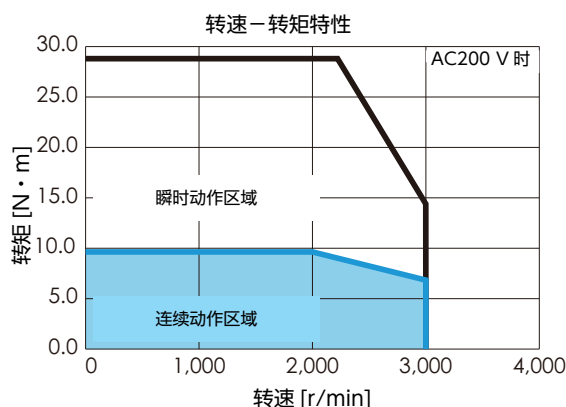
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	8.4
		9.8
对应驱动器	—	DB68C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	2,000
额定转矩	N·m	9.55
瞬时最大转矩	N·m	28.6
额定电流(堵转电流)	A	11.9
瞬时最大电流	A	35.7
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.85
每相感应电压常数	mV/(r/min)	29.6
额定功率比率	kW/s	105.0
		88.0
机械时间常数	ms	0.58
		0.69
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	8.68
		10.4

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MM202P	MM202B
LL	163.0	188.0
LM	132.0	157.0
LR	55.0	
KB1	92.5	
KB2	151.0	176.0
KB3	—	137.8

电机型号名称： MY500N2 □□** (无制动器)
MY500A2 □□** (有制动器)



基本规格

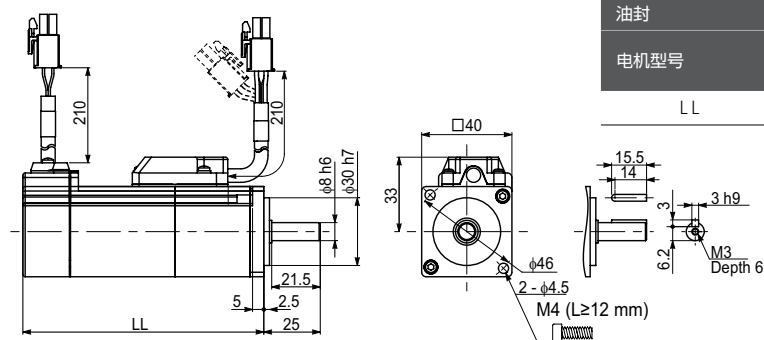
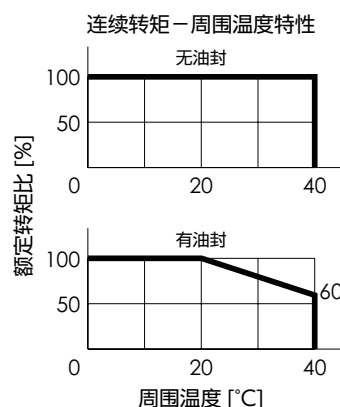
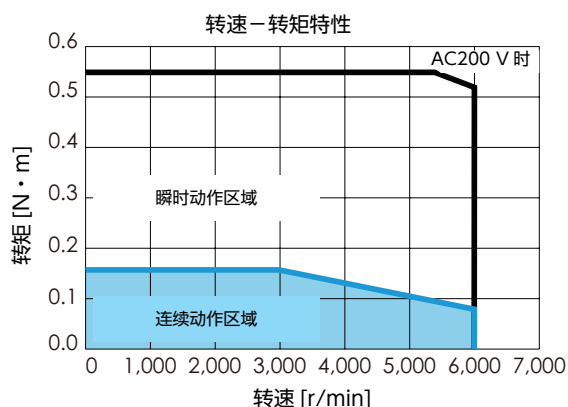
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	kg	0.4
		0.6
对应驱动器	—	DB6YZ□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	50
额定转矩	N·m	0.16
瞬时最大转矩	N·m	0.56
额定电流(堵转电流)	A	0.68
瞬时最大电流	A	2.4
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.25
每相感应电压常数	mV/(r/min)	8.8
额定功率比率	kW/s	6.5
		5.4
机械时间常数	ms	1.92
		2.31
电气时间常数	ms	0.74
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.039
		0.047

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.28
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.16
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
电机型号	MY500N2S MY500N2K	MY500N2T MY500N2L	MY500A2S MY500A2K	MY500A2T MY500A2L
LL	66.4	72.0	106.8	112.4

(mm)

电机型号名称: MG500N2□□** (无制动器)
MG500A2□□** (有制动器)



基本规格

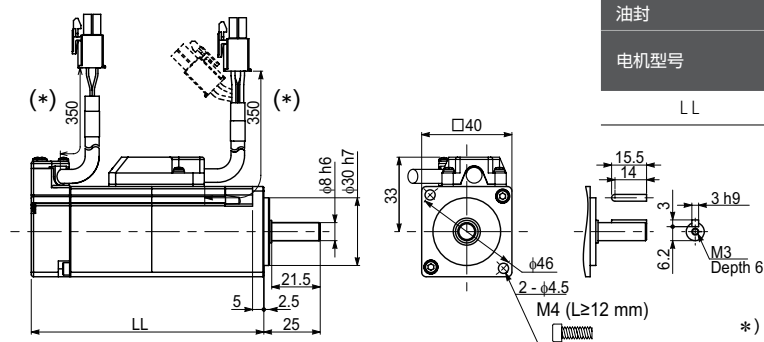
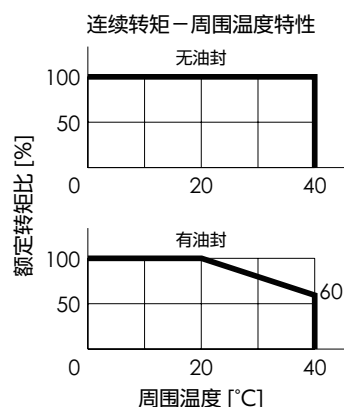
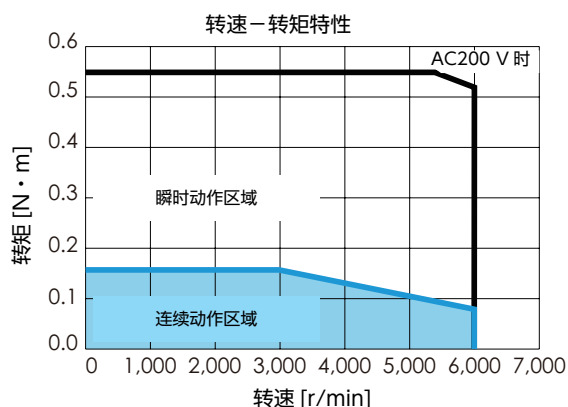
项目		单位	规格
转子惯量		—	中惯量
安装法兰尺寸		mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg	0.4
	有制动器		0.6
对应驱动器		—	DB6YZ□□
电压		V	AC200~240 V
额定输出		W	50
额定转矩		N·m	0.16
瞬时最大转矩		N·m	0.56
额定电流(堵转电流)		A	0.71
瞬时最大电流		A	2.4
额定转速		r/min	3,000
最高转速		r/min	6,000
转矩常数		N·m/A	0.25
每相感应电压常数		mV/(r/min)	8.7
额定功率比率	无制动器	kW/s	6.6
	有制动器		5.4
机械时间常数	无制动器	ms	2.08
	有制动器		2.51
电气时间常数		ms	0.65
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.039
	有制动器		0.047

制動器規格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V±10%
额定电流	A	0.26
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.16
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	≥ DC1 V

許容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58

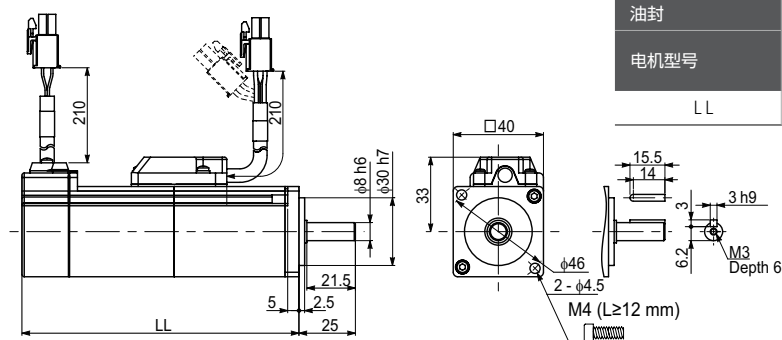
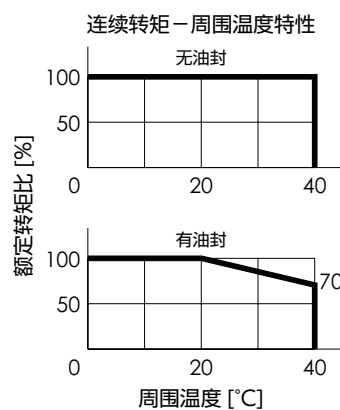


制动器	无		有	
油封	无	有	无	有
电机型号	MG500N2S	MG500N2T	MG500A2S	MG500A2T
	MG500N2K	MG500N2L	MG500A2K	MG500A2L
LL	57.1	64.7	89.5	97.1

*) MG500系列的电缆线长度,标准为350 mm。
如果希望电缆线长度为210 mm时,请咨询代理店。

项目		单位	规格
转子惯量		—	中惯量
安装法兰尺寸		mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg	0.5
	有制动器		0.8
对应驱动器		—	DB6Z1□□
电压		V	AC200~240 V
额定输出		W	100
额定转矩		N·m	0.32
瞬时最大转矩		N·m	1.12
额定电流(堵转电流)		A	0.97
瞬时最大电流		A	3.3
额定转速		r/min	3,000
最高转速		r/min	6,000
转矩常数		N·m/A	0.35
每相感应电压常数		mV/(r/min)	12.3
额定功率比率	无制动器	kW/s	16.5
	有制动器		14.6
机械时间常数	无制动器	ms	1.17
	有制动器		1.32
电气时间常数		ms	0.89
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.061
	有制动器		0.069

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



(mm)				
制动器	无		有	
油封	无	有	无	有
电机型号	MY101N2S MY101N2K	MY101N2T MY101N2L	MY101A2S MY101A2K	MY101A2T MY101A2L
LL	82.4	88.0	122.8	128.4

电机型号名称： MG101N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MG101A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

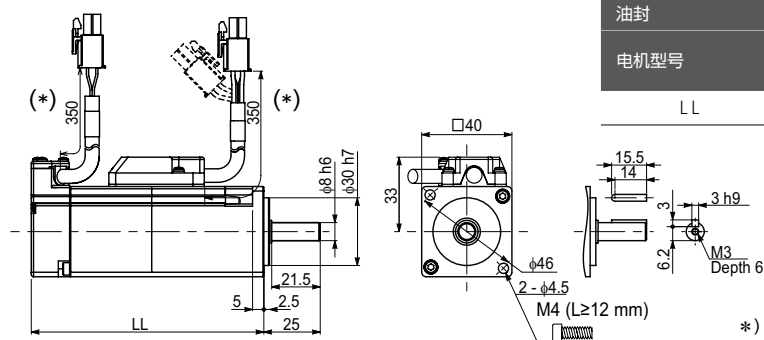
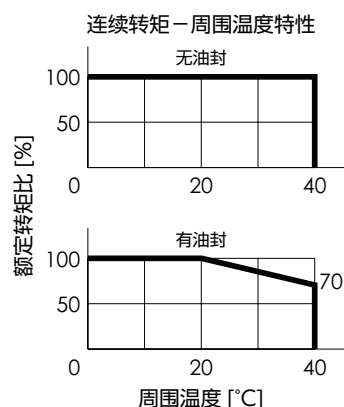
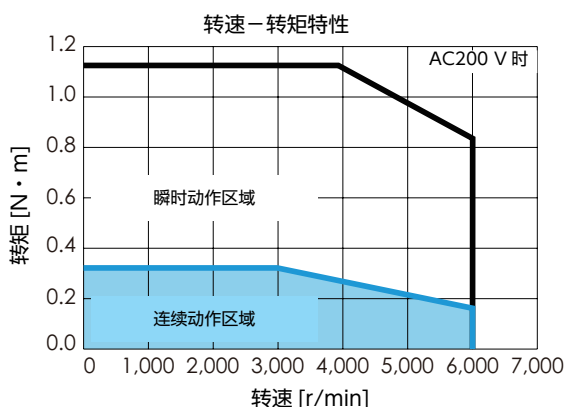
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	40 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.5
	有制动器	kg 0.7
对应驱动器	—	DB6Z1□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	100
额定转矩	N·m	0.32
瞬时最大转矩	N·m	1.12
额定电流(堵转电流)	A	0.99
瞬时最大电流	A	3.4
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.36
每相感应电压常数	mV/(r/min)	12.7
额定功率比率	无制动器	kW/s 15.8
	有制动器	kW/s 14.1
机械时间常数	无制动器	ms 1.23
	有制动器	ms 1.38
电气时间常数	ms	0.78
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.064
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.072

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.26
静摩擦转矩	N·m	≥ 0.32
吸引时间	ms	≤ 35
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	68
轴向	N	58



制动器	无		有	
	无	有	无	有
油封	无	有	无	有
电机型号	MG101N2S MG101N2K	MG101N2T MG101N2L	MG101A2S MG101A2K	MG101A2T MG101A2L
LL (mm)	70.7	78.3	103.1	110.7

*) MG101系列的电缆线长度,标准为350 mm。
如果希望电缆线长度为210 mm时,请咨询代理店。

电机型号名称：MX201N2 □□** (无制动器)
MX201A2 □□** (有制动器)



基本规格

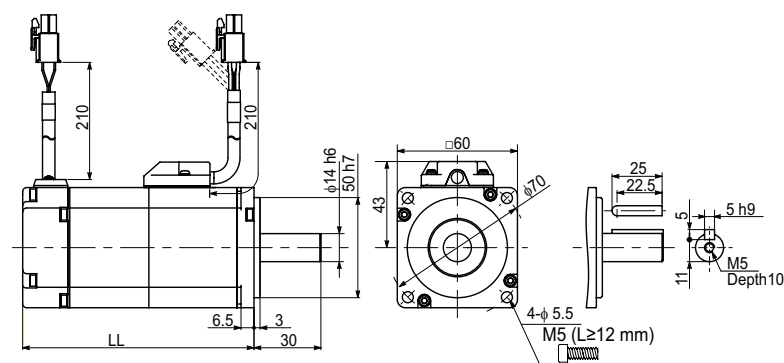
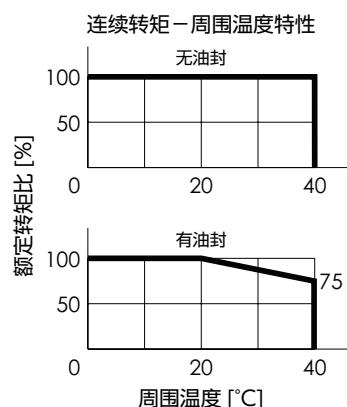
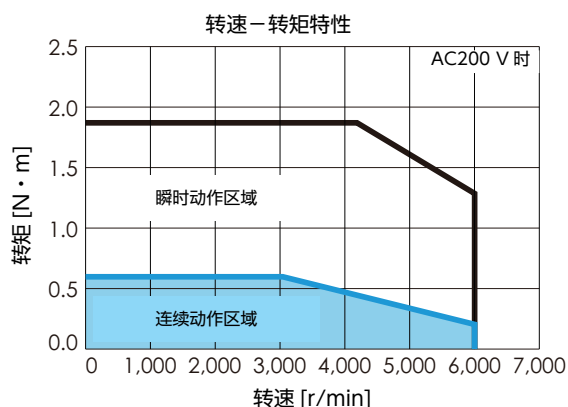
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	0.8
		1.3
对应驱动器	—	DB612□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	200
额定转矩	N·m	0.64
瞬时最大转矩	N·m	1.91
额定电流(堵转电流)	A	1.7
瞬时最大电流	A	5.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.41
每相感应电压常数	mV/(r/min)	14.3
额定功率比率	kW/s	28.2
		23.5
机械时间常数	ms	0.72
		0.87
电气时间常数	ms	2.53
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.14
		0.17

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



制动器	无	有
电机型号	MX201N	MX201A
LL	76.5	113.0

电机型号名称： MG201N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MG201A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg 0.9
	有制动器	kg 1.3
对应驱动器	—	DB612□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	200
额定转矩	N·m	0.64
瞬时最大转矩	N·m	1.91
额定电流(堵转电流)	A	1.7
瞬时最大电流	A	5.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.41
每相感应电压常数	mV/(r/min)	14.3
额定功率比率	无制动器	kW/s 15.9
	有制动器	kW/s 14.5
机械时间常数	无制动器	ms 1.28
	有制动器	ms 1.41
电气时间常数	ms	2.53
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.26
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.28

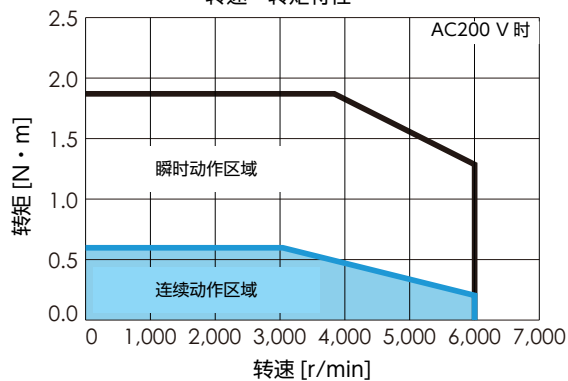
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

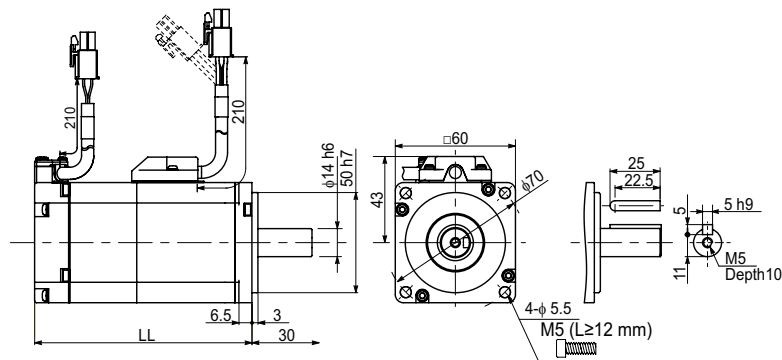
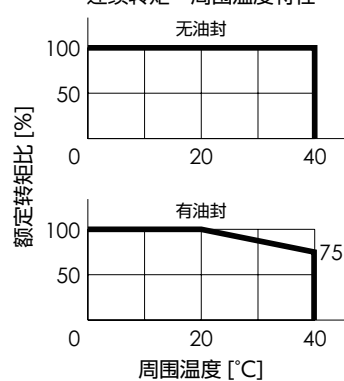
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MG201N	MG201A
LL	78.0	108.5

电机型号名称: MW201N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MW201A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

项目		单位	规格
转子惯量		—	高惯量
安装法兰尺寸		mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg	0.8
	有制动器		1.2
对应驱动器		—	DB612□□
电压		V	AC200~240 V
额定输出		W	200
额定转矩		N·m	0.64
瞬时最大转矩		N·m	1.91
额定电流(堵转电流)		A	1.8
瞬时最大电流		A	5.4
额定转速		r/min	3,000
最高转速		r/min	6,000
转矩常数		N·m/A	0.40
每相感应电压常数		mV/(r/min)	14.0
额定功率比率	无制动器	kW/s	11.0
	有制动器		10.2
机械时间常数	无制动器	ms	2.29
	有制动器		2.48
电气时间常数		ms	1.01
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.37
	有制动器		0.40

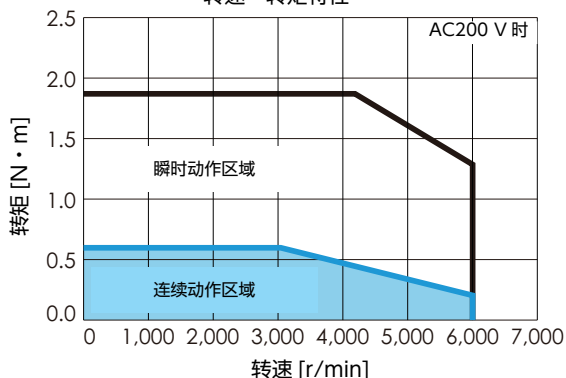
制動器規格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V±10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	≥ DC1 V

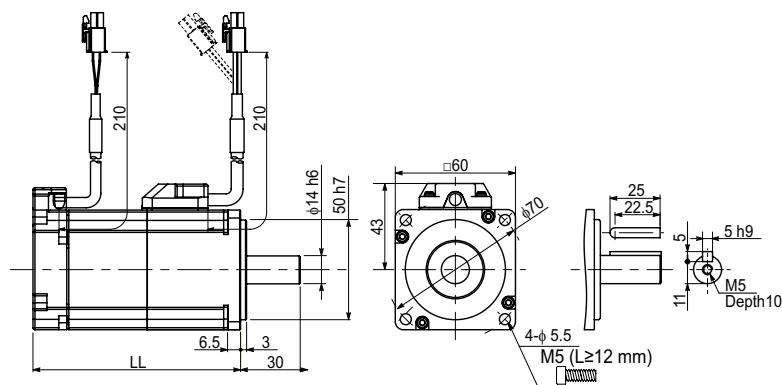
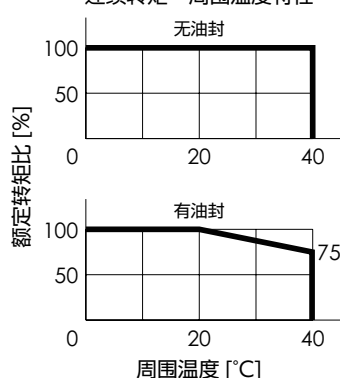
許容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)		
制动器	无	有
电机型号	MW201N	MW201A
LL	67.9	104.4

01 伺服电机 MX401 400W

17
bit
ENCODER

电机型号名称： MX401N2 □□** (无制动器)
MX401A2 □□** (有制动器)



基本规格

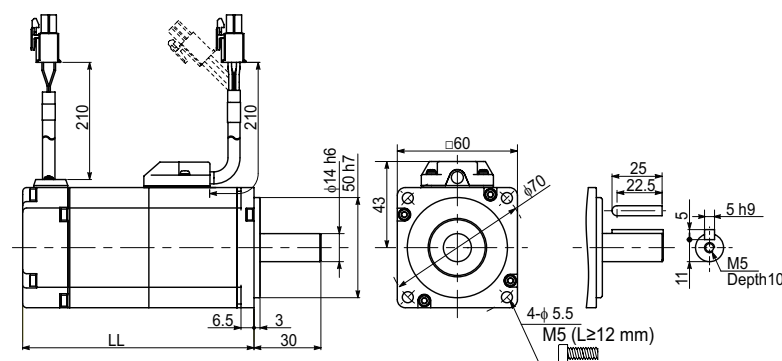
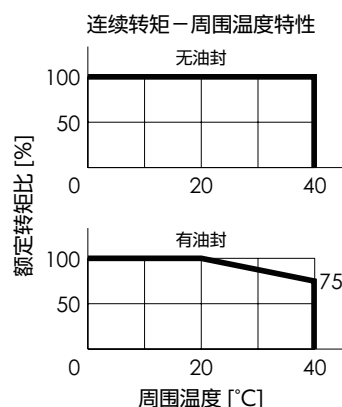
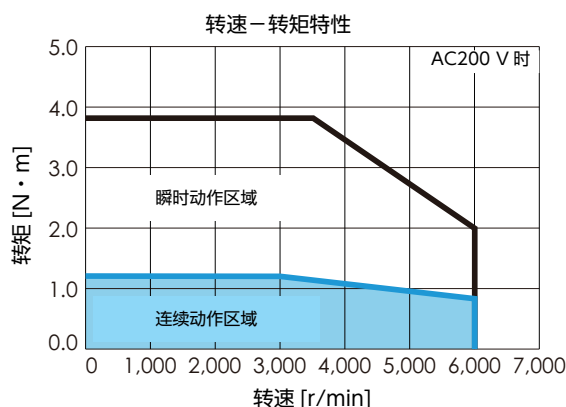
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	kg	1.1
		1.6
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.49
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.1
额定功率比率	kW/s	69.4
		61.8
机械时间常数	ms	0.47
		0.53
电气时间常数	ms	2.92
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.23
		0.26

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX401N	MX401A
LL	93.5	130.0

01 伺服电机 MG401 400W

17
bit
ENCODER

电机型号名称： MG401N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MG401A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

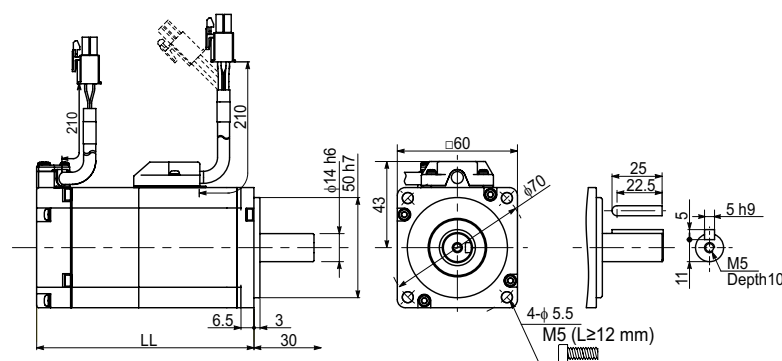
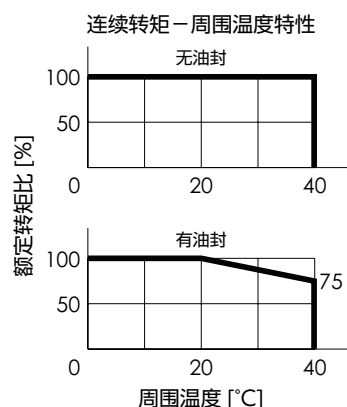
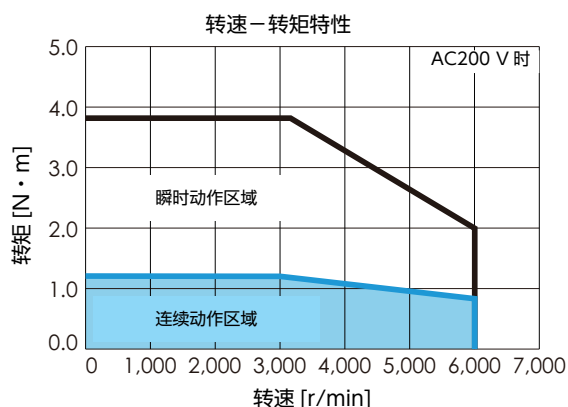
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg 1.1
	有制动器	kg 1.5
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.49
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.1
额定功率比率	无制动器	kW/s 33.7
	有制动器	kW/s 32.1
机械时间常数	无制动器	ms 0.96
	有制动器	ms 1.01
电气时间常数	ms	2.92
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.48
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.51

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98



制动器	无	有
电机型号	MG401N	MG401A
LL	98.0	128.5

电机型号名称： MW401N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MW401A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	60 sq.
概略重量	无制动器	kg 1.1
	有制动器	kg 1.6
对应驱动器	—	DB624□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	400
额定转矩	N·m	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82
额定电流(堵转电流)	A	2.7
瞬时最大电流	A	8.5
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.51
每相感应电压常数	mV/(r/min)	17.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 23.1
	有制动器	kW/s 22.2
机械时间常数	无制动器	ms 1.48
	有制动器	ms 1.54
电气时间常数	ms	0.98
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.70
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 0.73

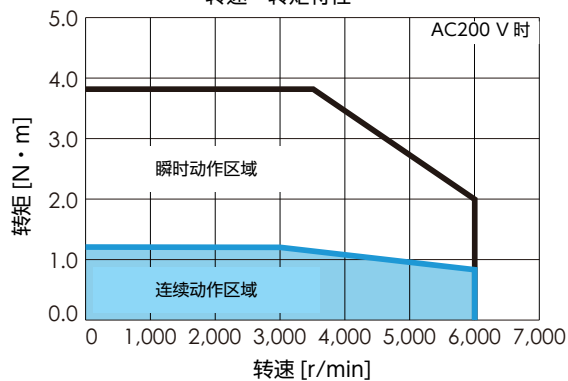
制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.3
静摩擦转矩	N·m	≥ 1.27
吸引时间	ms	≤ 50
释放时间	ms	≤ 15
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

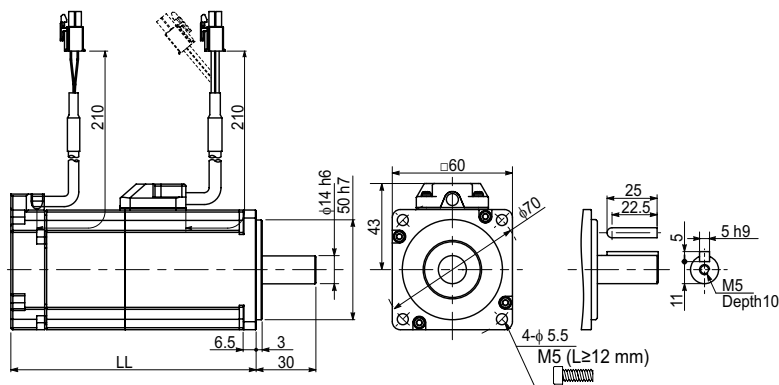
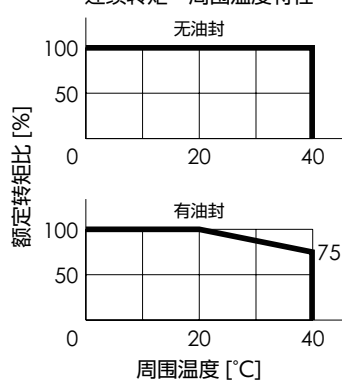
许容负重

项目	单位	规格
径向	N	245
轴向	N	98

转速—转矩特性



连续转矩—周围温度特性



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MW401N	MW401A
LL	86.9	123.4

伺服电机

MX751 750W

17
bit
ENCODER

电机型号名称： MX751N2 □□** (无制动器)
MX751A2 □□** (有制动器)



基本规格

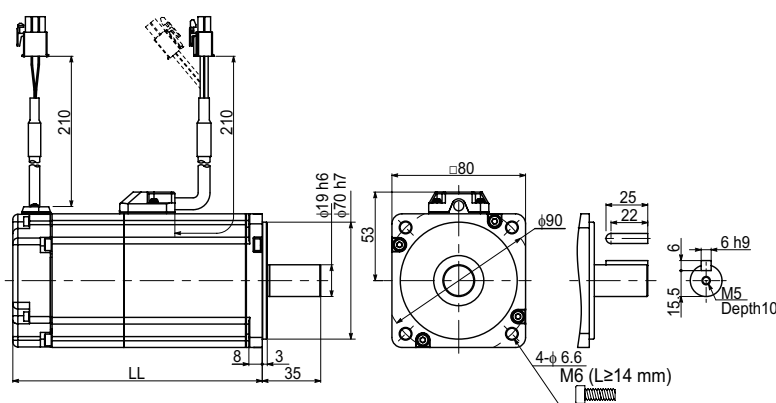
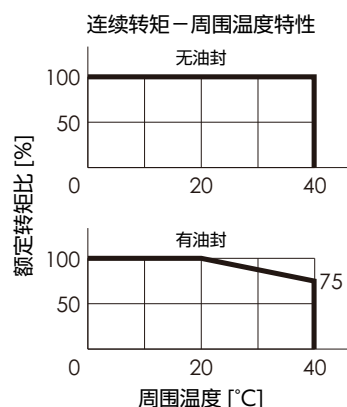
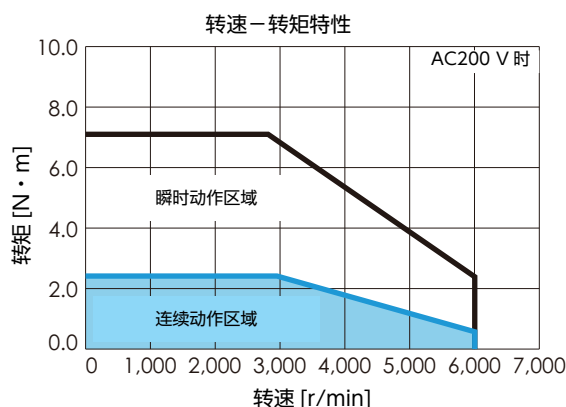
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	kg	2.2
		3.0
对应驱动器	—	DB638□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	750
额定转矩	N·m	2.39
瞬时最大转矩	N·m	7.1
额定电流(堵转电流)	A	4.2
瞬时最大电流	A	12.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.63
每相感应电压常数	mV/(r/min)	21.9
额定功率比率	kW/s	76.6
		60.7
机械时间常数	ms	0.40
		0.50
电气时间常数	ms	4.20
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	0.74
		0.94

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.4
静摩擦转矩	N·m	≥ 2.39
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147



制动器	无	有
电机型号	MX751N	MX751A
LL	107.3	144.3

电机型号名称: MW751N2 □□ ** (无制动器)
MW751A2 □□ ** (有制动器)



基本规格

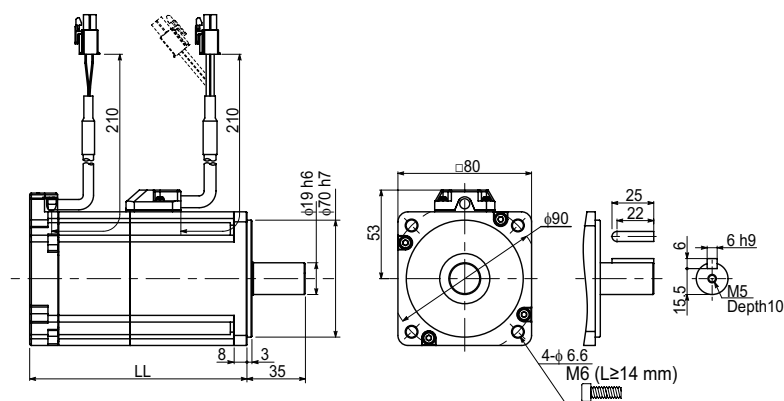
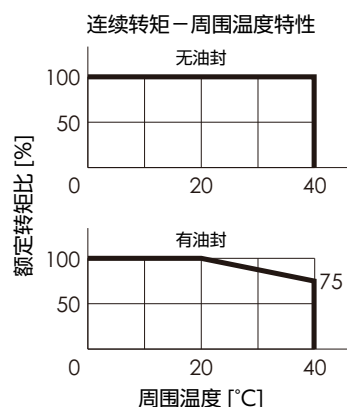
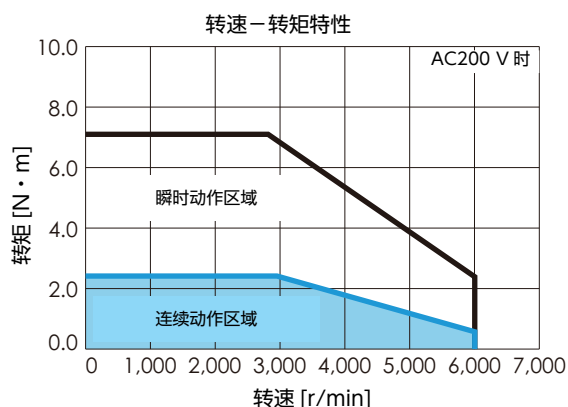
项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	kg	2.1
		2.9
对应驱动器	—	DB638□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	750
额定转矩	N·m	2.39
瞬时最大转矩	N·m	7.1
额定电流(堵转电流)	A	4.2
瞬时最大电流	A	12.6
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.64
每相感应电压常数	mV/(r/min)	22.3
额定功率比率	kW/s	35.6
		34.3
机械时间常数	ms	0.93
		0.96
电气时间常数	ms	4.20
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	1.60
		1.66

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.4
静摩擦转矩	N·m	≥ 2.39
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147



制动器	无	有
电机型号	MW751N	MW751A
LL (mm)	93.8	130.8

电机型号名称： MJ851N2 □□** (无制动器)
MJ851A2 □□** (有制动器)



基本规格

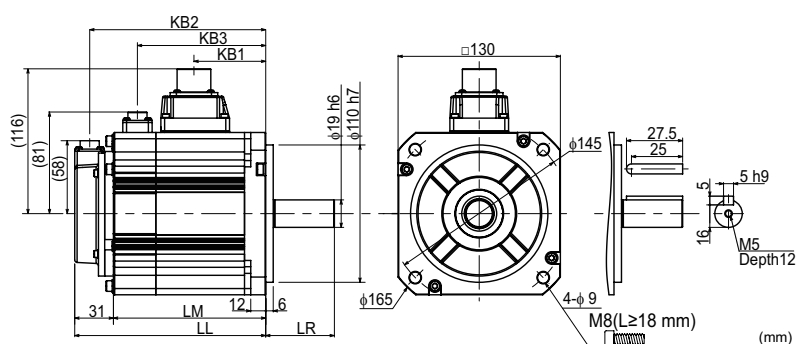
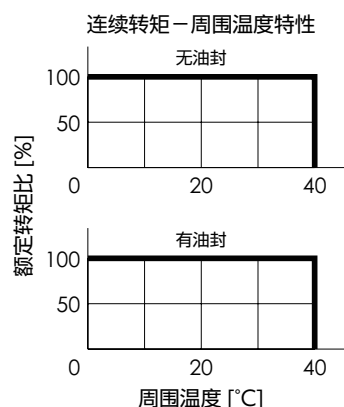
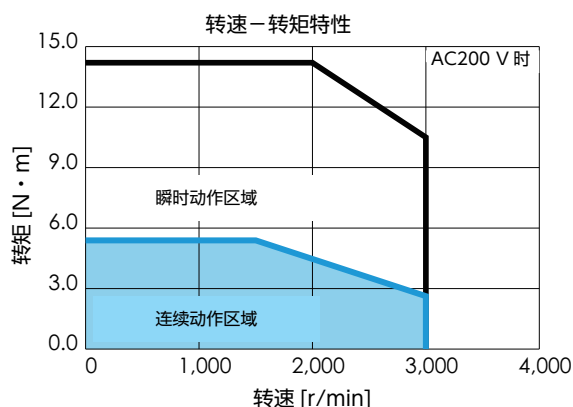
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 6.2
	有制动器	kg 7.9
对应驱动器	—	DB65B□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	850
额定转矩	N·m	5.39
瞬时最大转矩	N·m	14.2
额定电流(堵转电流)	A	6.9
瞬时最大电流	A	17.0
额定转速	r/min	1,500
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.83
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.9
额定功率比率	无制动器	kW/s 21.1
	有制动器	kW/s 18.3
机械时间常数	无制动器	ms 2.71
	有制动器	ms 3.12
电气时间常数	ms	8.45
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 13.9
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 16.0

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.41
静摩擦转矩	N·m	≥ 12.7
吸引时间	ms	≤ 100
释放时间	ms	≤ 60
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	98



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MJ851N	MJ851A
LL	128.0	162.0
LM	97.0	131.0
LR	58.0	
KB1	70.0	
KB2	116.0	150.0
KB3	—	109.0

电机型号名称： MX951N2 □□** (无制动器)
MX951A2 □□** (有制动器)



基本规格

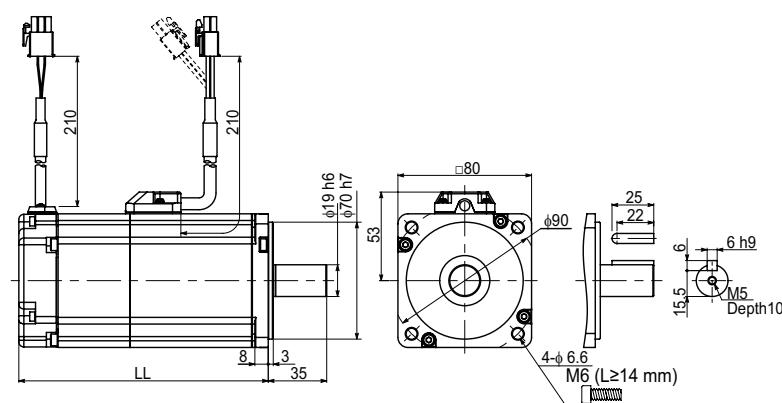
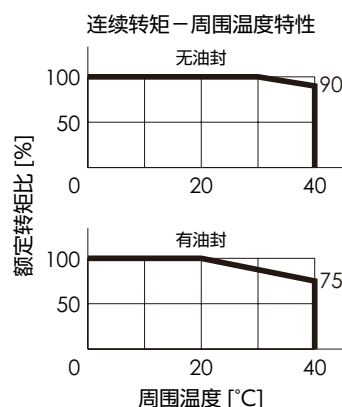
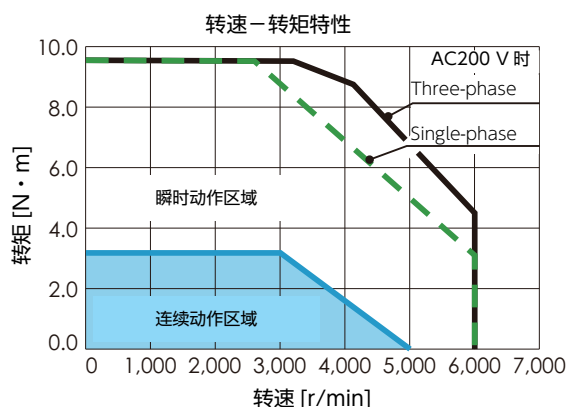
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	80 sq.
概略重量	kg	2.8
		3.6
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	3.18
瞬时最大转矩	N·m	9.55
额定电流(堵转电流)	A	5.2
瞬时最大电流	A	15.2
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	6,000
转矩常数	N·m/A	0.66
每相感应电压常数	mV/(r/min)	22.9
额定功率比率	kW/s	90.8
		78.6
机械时间常数	ms	0.34
		0.40
电气时间常数	ms	3.95
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	1.12
		1.29

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.47
静摩擦转矩	N·m	≥ 3.18
吸引时间	ms	≤ 70
释放时间	ms	≤ 20
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	392
轴向	N	147



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MX951N	MX951A
LL	127.3	164.3

电机型号名称：MX102N2 □□** (无制动器)
MX102A2 □□** (有制动器)



基本规格

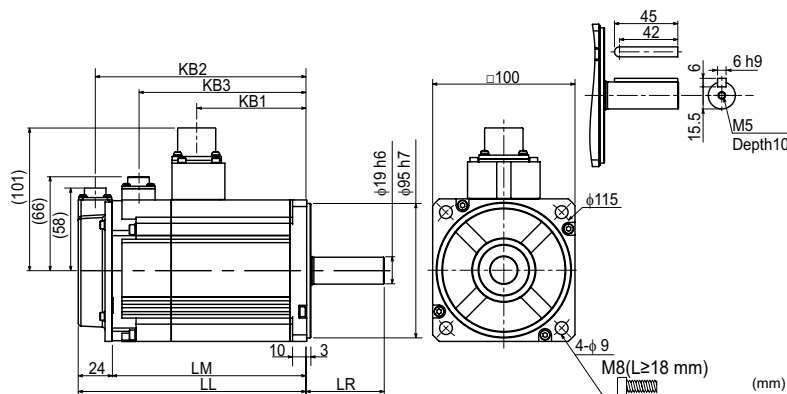
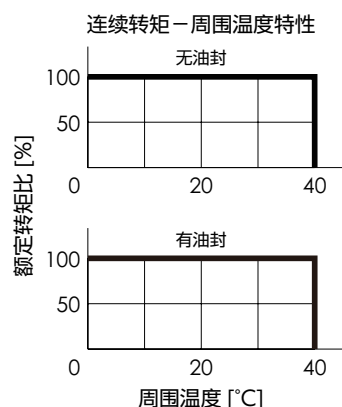
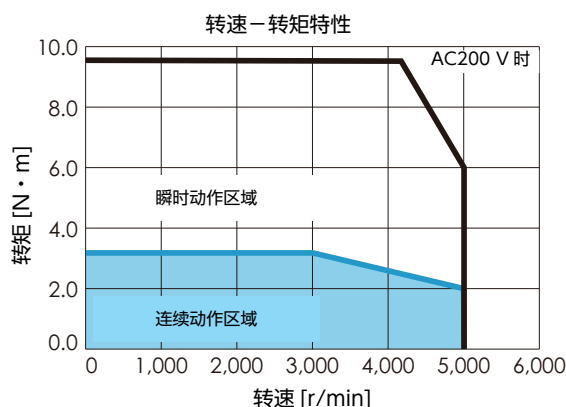
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 3.9
		有制动器 5.2
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	3.18
瞬时最大转矩	N·m	9.55
额定电流(堵转电流)	A	6.8
瞬时最大电流	A	19.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.52
每相感应电压常数	mV/(r/min)	18.2
额定功率比率	kW/s	无制动器 52.1
		有制动器 43.0
机械时间常数	ms	无制动器 0.59
		有制动器 0.72
电气时间常数	ms	5.19
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 1.94
		有制动器 2.35

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



制动器	(mm)	
电机型号	无	有
LL	132.0	162.0
LM	108.0	138.0
LR	55.0	
KB1	78.0	
KB2	120.0	150.0
KB3	—	119.3

电机型号名称： MM102N2 □□ ** (无制动器)
MM102A2 □□ ** (有制动器)



基本规格

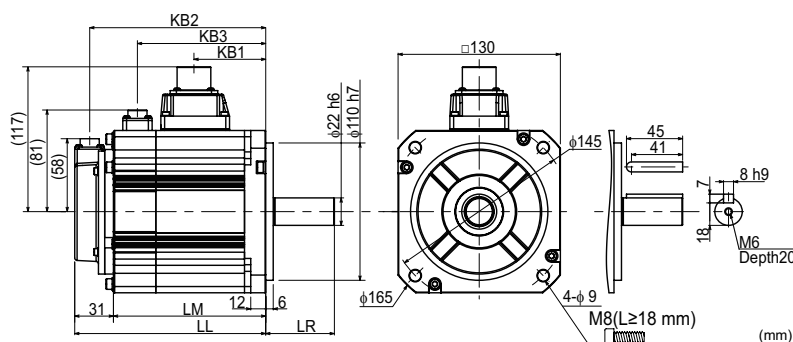
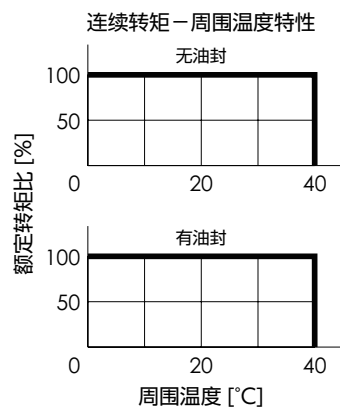
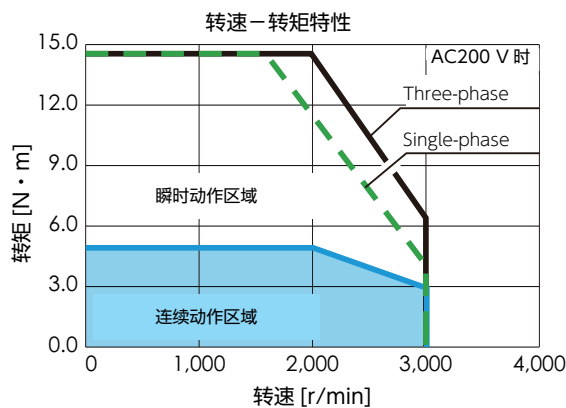
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	5.6 7.0
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	5.6
瞬时最大电流	A	16.8
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.88
每相感应电压常数	mV/(r/min)	30.9
额定功率比率	kW/s	50.0 36.5
机械时间常数	ms	0.76 1.05
电气时间常数	ms	10.8
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	4.56 6.24

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MM102N	MM102A
LL	128.0	153.0
LM	97.0	122.0
LR	55.0	
KB1	57.5	
KB2	116.0	141.0
KB3	—	102.8

电机型号名称： MH102N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MH102A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

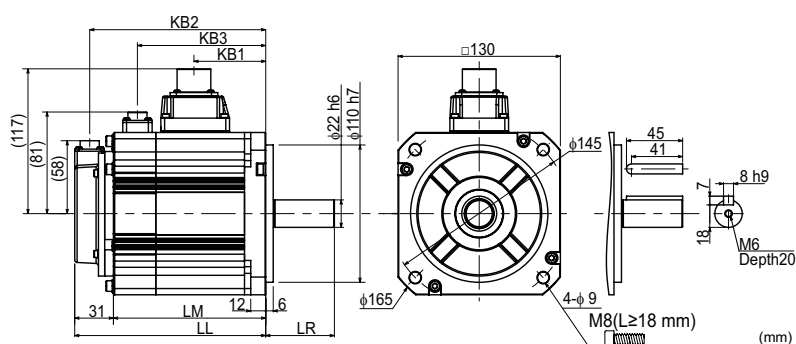
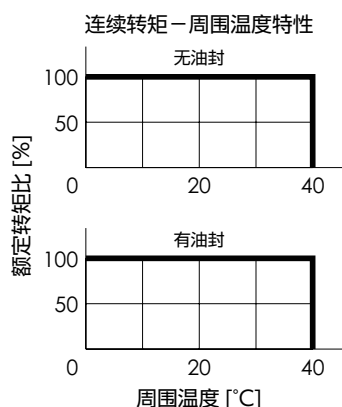
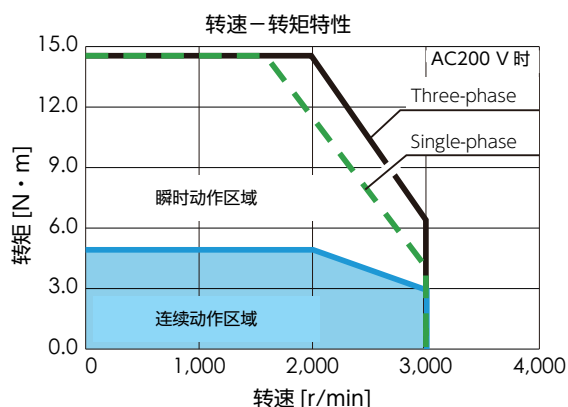
项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	无制动器 7.6
		有制动器 9.0
对应驱动器	—	DB64A□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,000
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	5.6
瞬时最大电流	A	16.8
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.88
每相感应电压常数	mV/(r/min)	30.9
额定功率比率	kW/s	无制动器 9.2
		有制动器 8.6
机械时间常数	ms	无制动器 4.17
		有制动器 4.43
电气时间常数	ms	10.8
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 24.9
		有制动器 26.4

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MH102N	MH102A
LL	163.0	188.0
LM	132.0	157.0
LR	70.0	
KB1	92.5	
KB2	151.0	176.0
KB3	—	137.8

电机型号名称： MJ132N2 □□** (无制动器)
MJ132A2 □□** (有制动器)



基本规格

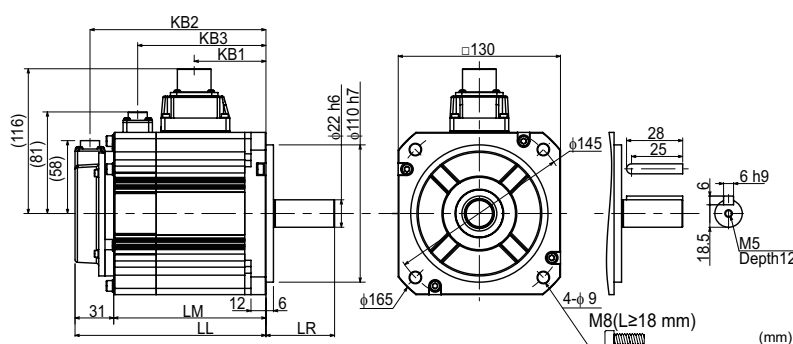
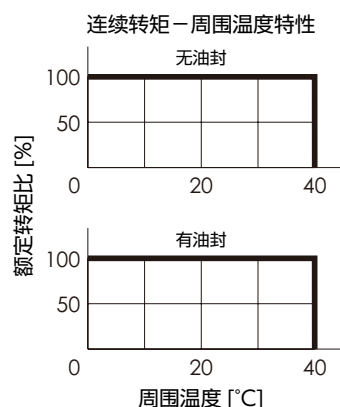
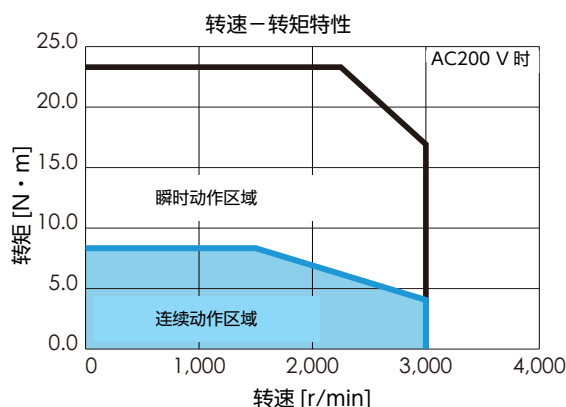
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	kg	7.7
		9.8
对应驱动器	—	DB67C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,300
额定转矩	N·m	8.34
瞬时最大转矩	N·m	23.3
额定电流(堵转电流)	A	10.7
瞬时最大电流	A	28.0
额定转速	r/min	1,500
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.85
每相感应电压常数	mV/(r/min)	29.8
额定功率比率	kW/s	34.6
		31.3
机械时间常数	ms	2.12
		2.34
电气时间常数	ms	8.42
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	19.8
		21.9

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.41
静摩擦转矩	N·m	≥ 19.6
吸引时间	ms	≤ 100
释放时间	ms	≤ 60
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	686
轴向	N	343



(mm)		
制动器	无	有
电机型号	MJ132P	MJ132B
LL	145.5	179.5
LM	114.5	148.5
LR	58.0	
KB1	87.5	
KB2	133.5	167.5
KB3	—	126.0

电机型号名称： MX152N2 □□** (无制动器)
MX152A2 □□** (有制动器)



基本规格

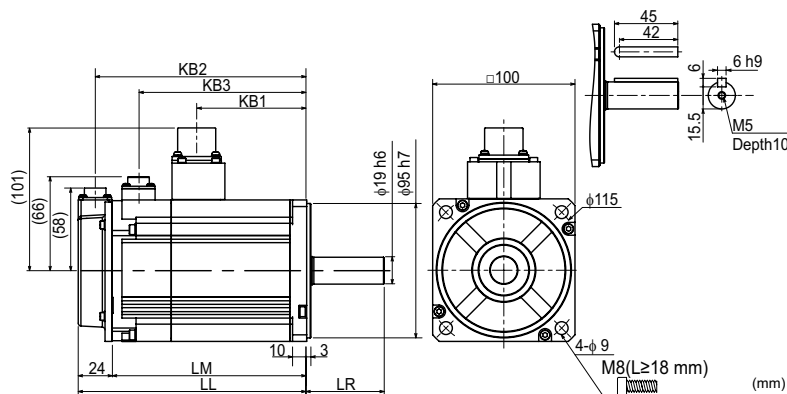
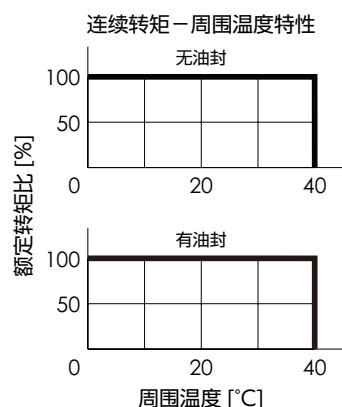
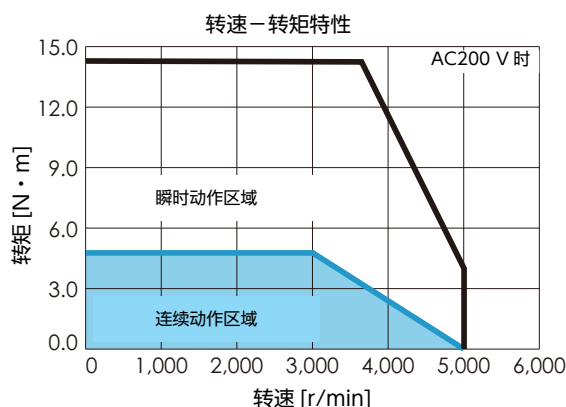
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 4.9
		有制动器 6.2
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3
额定电流(堵转电流)	A	7.6
瞬时最大电流	A	24.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.64
每相感应电压常数	mV/(r/min)	22.3
额定功率比率	kW/s	无制动器 81.1
		有制动器 70.1
机械时间常数	ms	无制动器 0.50
		有制动器 0.58
电气时间常数	ms	5.95
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 2.81
		有制动器 3.25

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



制动器	(mm)	
电机型号	无	有
LL	151.0	181.0
LM	127.0	157.0
LR	55.0	
KB1	97	
KB2	139.0	169.0
KB3	—	138.3

电机型号名称： MM152N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MM152A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

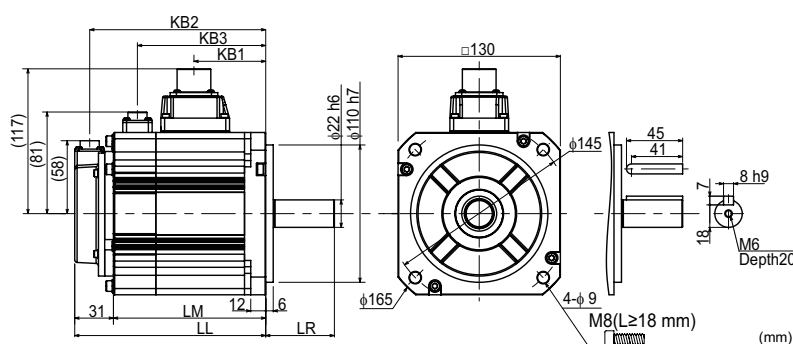
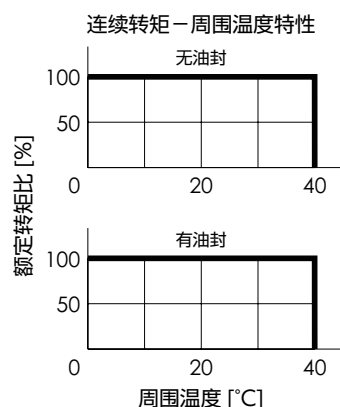
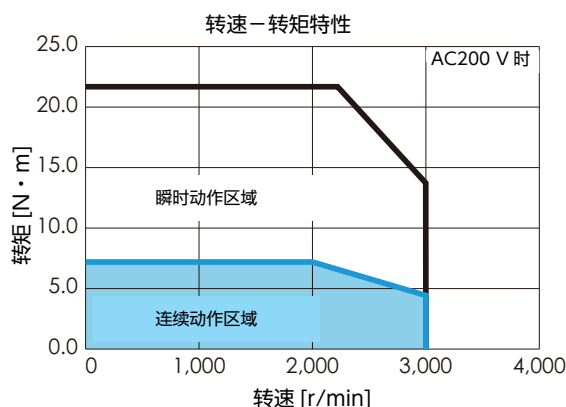
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 7.0
	有制动器	kg 8.4
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200-240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	7.16
瞬时最大转矩	N·m	21.5
额定电流(堵转电流)	A	9.0
瞬时最大电流	A	27.0
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.81
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.4
额定功率比率	无制动器	kW/s 76.9
	有制动器	kW/s 61.4
机械时间常数	无制动器	ms 0.60
	有制动器	ms 0.75
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 6.67
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 8.35

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)		
制动器	无	有
电机型号	MM152N	MM152A
LL	145.5	170.5
LM	114.5	139.5
LR	55.0	
KB1	75.0	
KB2	133.5	158.5
KB3	—	120.3

电机型号名称： MH152N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MH152A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

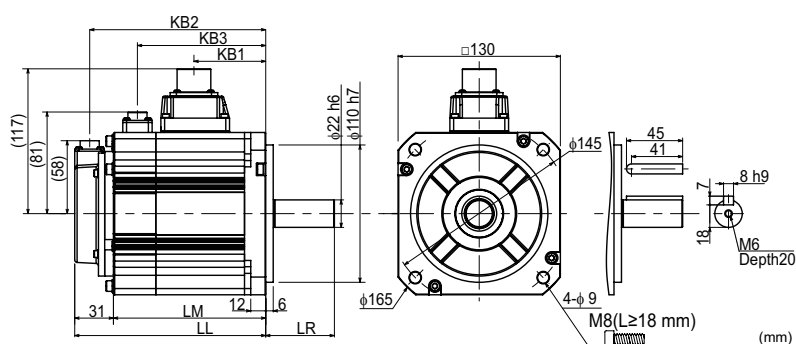
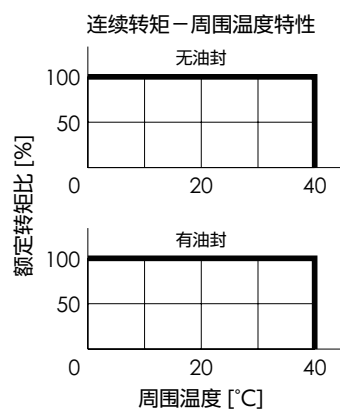
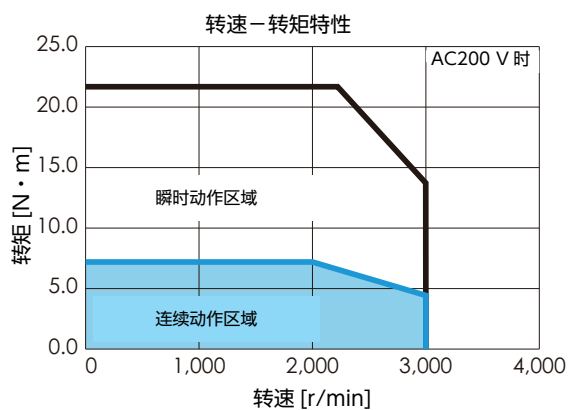
项目	单位	规格
转子惯量	—	高惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 9.0
	有制动器	10.4
对应驱动器	—	DB66B□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	1,500
额定转矩	N·m	7.16
瞬时最大转矩	N·m	21.5
额定电流(堵转电流)	A	9.0
瞬时最大电流	A	27.0
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.81
每相感应电压常数	mV/(r/min)	28.4
额定功率比率	无制动器	kW/s 13.8
	有制动器	13.3
机械时间常数	无制动器	ms 3.32
	有制动器	3.46
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 37.1
	有制动器	38.7

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



(mm)

制动器	无	有
电机型号	MH152N	MH152A
LL	180.5	205.5
LM	149.5	174.5
LR	70.0	
KB1	110.0	
KB2	168.5	193.5
KB3	—	155.3

电机型号名称：MX202N2 □□** (无制动器)
MX202A2 □□** (有制动器)



基本规格

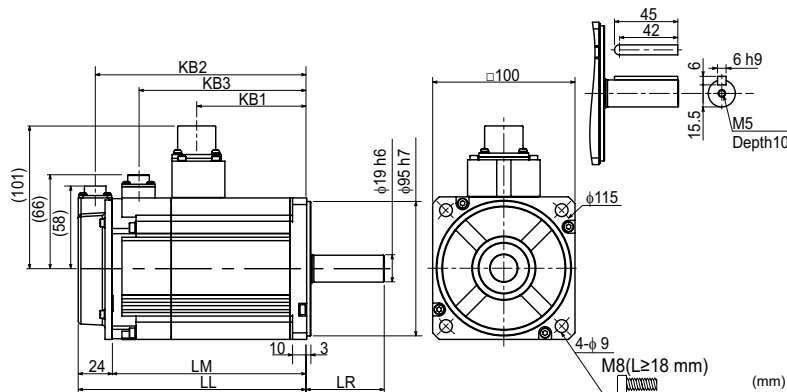
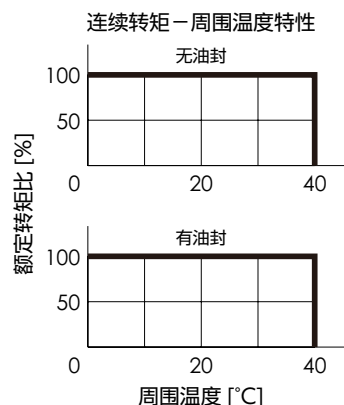
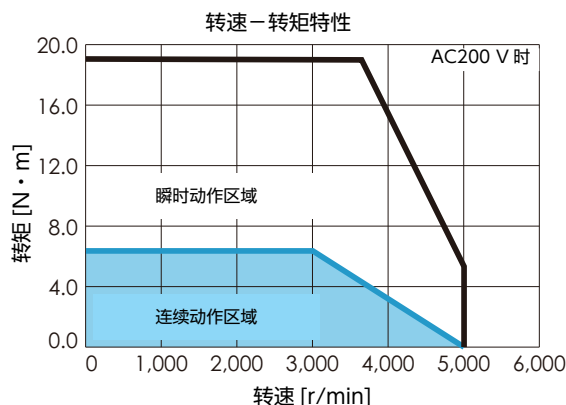
项目	单位	规格
转子惯量	—	低惯量
安装法兰尺寸	mm	100 sq.
概略重量	kg	无制动器 6.0
		有制动器 7.3
对应驱动器	—	DB68C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	2,000
额定转矩	N·m	6.37
瞬时最大转矩	N·m	19.1
额定电流(堵转电流)	A	10.6
瞬时最大电流	A	33.9
额定转速	r/min	3,000
最高转速	r/min	5,000
转矩常数	N·m/A	0.62
每相感应电压常数	mV/(r/min)	21.7
额定功率比率	kW/s	无制动器 110.0
		有制动器 99.0
机械时间常数	ms	无制动器 0.50
		有制动器 0.56
电气时间常数	ms	5.44
转子惯量	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$	无制动器 3.68
		有制动器 4.09

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 8.0
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



制动器	(mm)	
	无	有
电机型号	MX202N	MX202A
LL	170.0	200.0
LM	146.0	176.0
LR	55.0	
KB1	116	
KB2	158.0	188.0
KB3	—	157.3

电机型号名称： MM202N2 ☐ ☐ ** (无制动器)
MM202A2 ☐ ☐ ** (有制动器)



基本规格

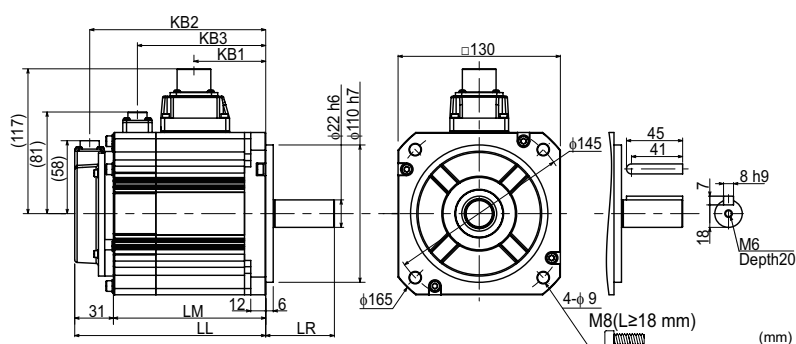
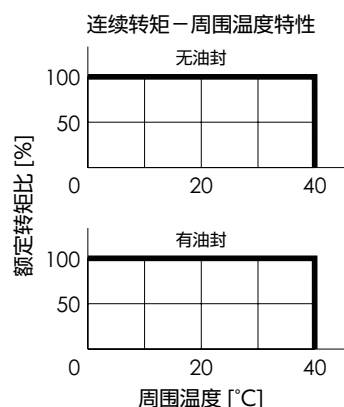
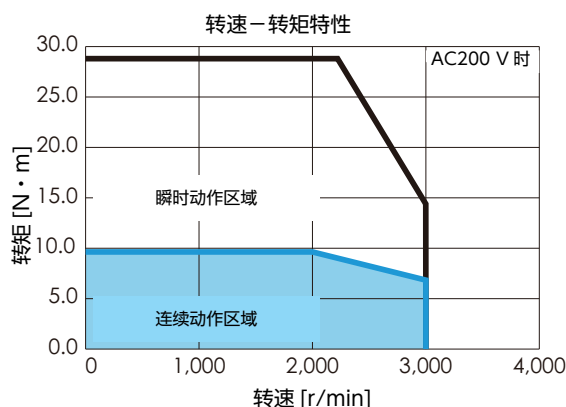
项目	单位	规格
转子惯量	—	中惯量
安装法兰尺寸	mm	130 sq.
概略重量	无制动器	kg 8.4
	有制动器	kg 9.8
对应驱动器	—	DB68C□□
电压	V	AC200~240 V
额定输出	W	2,000
额定转矩	N·m	9.55
瞬时最大转矩	N·m	28.6
额定电流(堵转电流)	A	11.9
瞬时最大电流	A	35.7
额定转速	r/min	2,000
最高转速	r/min	3,000
转矩常数	N·m/A	0.85
每相感应电压常数	mV/(r/min)	29.6
额定功率比率	无制动器	kW/s 104.9
	有制动器	kW/s 87.9
机械时间常数	无制动器	ms 0.58
	有制动器	ms 0.69
电气时间常数	ms	11.9
转子惯量	无制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 8.70
	有制动器	$\times 10^{-4} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$ 10.4

制动器规格

项目	单位	规格
用途	—	保持用制动器
额定电压	V	DC24 V $\pm$ 10%
额定电流	A	1.0
静摩擦转矩	N·m	≥ 9.55
吸引时间	ms	≤ 120
释放时间	ms	≤ 30
释放电压	V	$\geq \text{DC1 V}$

许容负重

项目	单位	规格
径向	N	490
轴向	N	196



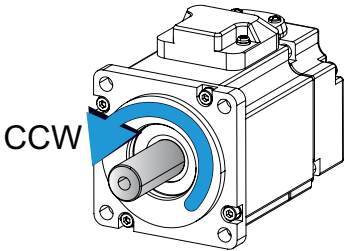
(mm)

制动器	无	有
电机型号	MM202N	MM202A
LL	163.0	188.0
LM	132.0	157.0
LR	55.0	
KB1	92.5	
KB2	151.0	176.0
KB3	—	137.8

02 编码器规格

项目		规格		
电机型号		M□□□□P2□A** M□□□□B2□A**	M□□□□N2□A** M□□□□A2□A**	M□□□□N2□N** M□□□□A2□N**
分辨率		 绝对型 23 bit	 绝对型 17 bit	 增量型 17 bit
环境规格	动作温度	0-85℃		
	外部干扰磁场	±2 mT (= ±20 G)以下		
电气规格	电源	电压	DC4.5-5.5 V (涟波5%以下)	
		消耗电流	80 mA typ. (*1)	160 mA typ. (*1)
	外部电池	电压	DC 2.7-4.0 V	DC 2.4-4.2 V
		消耗电流	15 μA typ. (*2)	10 μA typ. (*2)
	多圈计数量	65,536 回転 (*3)		—
	最高转速	6,000 r/min		
通信规格	正转方向	CCW (*4)		
	传送方式	半双工非同期串行通信		
通信规格	通信速度	4.0 Mbps	2.5 Mbps	

- *1) 不包含突入电流。
- *2) 测量条件：室温、电机停止状态、电池电压 3.0 V
- *3) 该数值是在使用 S-FLAG 驱动器下的计量次数。
单个编码器最大可支持达到 16,777,216 转。
- *4) 从轴侧看向电机时，为逆时针方向旋转（参照右图）



注意事项

17 bit编码器若在电机旋转角度180度以下的状态使用时,1圈的精度会变差。
若使用有制动器的电机, 请遵照制动器电压及极性使用。
若制动器电压未满足12 V或在相反极性的状态下使用,1圈的精度会变差。

型号

DB

6

Y

Z

42

系列名称

输入电源

记号

主回路电源 & 控制电源

6

AC200-240 V (*)

(*) 因所适用的电机不同而异。

50-750 W : 单相

1 kW : 单相 / 三相

850 W, 1.3-2 kW : 三相

规格

记号

规格

11

标准通用型 (*)

新产品 42

EtherCAT通信对应

(*) 标准型式的驱动器

输入脉冲序列或模拟量电压作为驱动指令。

适用电机

记号

电机额定输出

电机型号

Y

50 W

M□ 500

Z

100 W

M□ 101

1

200 W

M□ 201

2

400 W

M□ 401

3

750 W

M□ 751

4

1 kW

MX951

M□ 102

5

850 W

MJ851

6

1.5 kW

M□ 152

7

1.3 kW

MJ132

8

2 kW

M□ 202

主回路电源输出功率

记号

输出功率

Z

50 W

1

100 W

2

200 W

4

400 W

8

750 W

A

1 kW

B

1.5 kW

C

2 kW

新产品

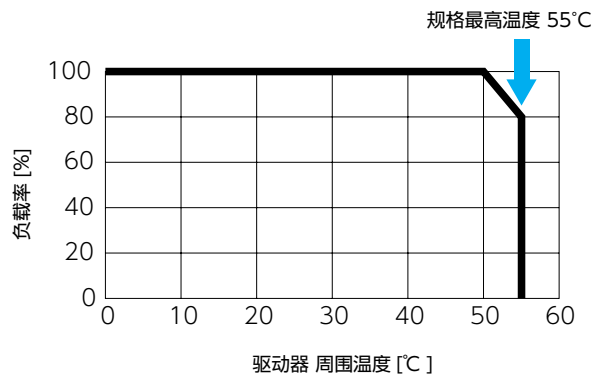
EtherCAT通信型
DB6 □□ 42标准通用型
DB6 □□ 11

设置・使用环境

项目		规格
周围温度	使用时	0 ~ 55°C (*1, *2)
	保存时	-20 ~ 65°C
周围湿度	使用时	20 ~ 85%RH (无结露)
	保存时	
使用・保存环境		于屋内(无直射日光)、无腐蚀性气体、易燃性气体、油雾、粉尘、可燃物、研磨剂
海拔		≤ 1,000 m
振动		5.8 m/s ² (0.6 G)以下 10 ~ 60 Hz (不得在共振频率下连续使用)
耐电压		1次电压 - FG端子间AC1,500 V 1分钟
触电保护		等级 I (接地义务)
过电压类型		Ⅲ
设置环境		污损度 2

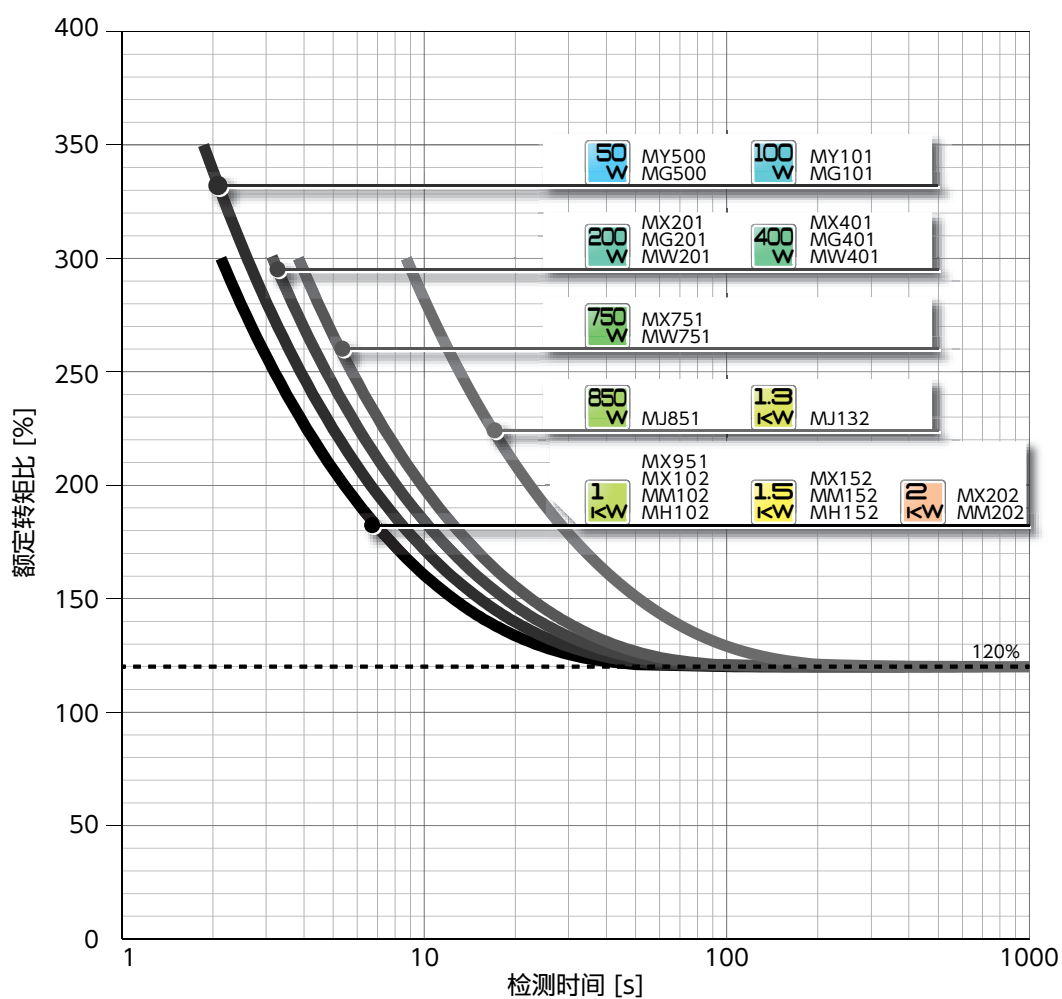
*1) 请于固定驱动器的保护壳内, 设置冷却装置, 或是在足够的周围空间内设置, 以免周围温度上升。

*2) 针对 1.3 kW (DB67C □□) 与 2 kW (DB68C □□) 驱动器, 请考虑下列温度降额



过载检出特性

若在超过下图的负载检出特性情况下驱动电机，本驱动器的保护功能将运作，发出过载异常报警，紧急停止电机。



这是过负荷检出特性的参考数据。请在温度规格范围内在充分散热的环境下使用电机。
根据电机的散热条件不同，检出时间也有可能不同。

基本规格

项目		规格				
驱动器型号		DB6YZ11	DB6Z111	DB61211	DB62411	DB63811
适用电机		M□500	M□101	M□201	M□401	M□751
						
尺寸		(尺寸图参照)				
概略质量 (Kg)		0.8			1.0	1.1
主回路电源、控制电源		单相AC200 V ~ 240 V ± 10% 50 / 60 Hz				
输入电流 (Arms typ)		0.9	1.5	2.6	4.6	7.6
控制方式		三相PWM变频正弦波驱动				
输出规格	额定电流 (A)	0.7	1.0	1.7	2.7	4.2
	输出频率 (Hz)	0-500				
编码器反馈		1旋转绝对型式 23 bit, 17 bit (追加电池即以多旋转绝对型编码器的功能运作)				
控制信号 (*2)	输入	10 点 (DC24 V 光耦合输入 绝缘) 使用控制模式切换功能				
	输出	10 点 (DC24 V 集电极开路输出 绝缘) 使用控制模式切换功能				
模拟量信号	输入	1 点 (-10 V ~ +10 V) 使用控制模式切换功能				
脉冲信号	输入	RS-422差分 集电极开路				
	输出	编码器反馈脉冲(A·B·Z相)通过长线驱动输出。 Z相脉冲也有集电极开路输出				
通信功能		USB: 与安装S-TUNE II 之计算机连接用 RS-485: 上位控制装置通信用 (对应多点控制)				
驱动器状态显示功能		控制面板的7SEG显示6位数字 STATUS LED显示正常/异常 电源ON正常:绿灯 电源ON异常:红灯 电源OFF:熄灯				
再生功能		可外接再生电阻 (*3)				
动态制动器		内置				
控制模式		位置控制、速度控制、转矩控制				

项目		规格					
驱动器型号		DB64A11		DB65B11	DB66B11	DB67C11	DB68C11
适用电机		MX951 	M□102 	MJ851 	M□152 	MJ132 	M□202 
尺寸		(尺寸图参照)					
概略质量 (Kg)		1.1		2.0			
输入电源	主回路电源	: 三相 AC200 V ~ 240 V (*1) ±10% 50 / 60 Hz					
	控制电源	: 单相 AC200 V ~ 240 V±10% 50 / 60 Hz					
	输入电流 (Arms typ)	单相 : 9.9 三相 : 5.3		4.6	7.5	6.5	9.5
控制方式		三相PWM变频正弦波驱动					
输出规格	额定电流 (A)	6.8		6.9	9.0	10.7	11.9
	输出频率 (Hz)	0-500					
编码器反馈		1旋转绝对型式 23 bit, 17 bit (追加电池即以多旋转绝对型编码器的功能运作)					
控制信号 (*2)	输入	10 点 (DC24 V 光耦合输入 绝缘) 使用控制模式切换功能					
	输出	10 点 (DC24 V 集电极开路输出 绝缘) 使用控制模式切换功能					
模拟量信号	输入	1 点 (−10 V ~ +10 V) 使用控制模式切换功能					
脉冲信号	输入	RS-422差分 集电极开路					
	输出	编码器反馈脉冲 (A・B・Z相)通过长线驱动输出。 Z相脉冲也有集电极开路输出					
通信功能		USB: 与安装S-TUNE II 之计算机连接用 RS-485: 上位控制装置通信用 (对应多点控制)					
驱动器状态显示功能		控制面板的7SEG显示6位数字 STATUS LED显示正常/异常 电源ON正常:绿灯 电源ON异常:红灯 电源OFF:熄灯					
再生功能		可外接再生电阻 (*3)					
动态制动器		内置					
控制模式		位置控制、速度控制、转矩控制					

功能规格

位置控制模式

项目	规格
脉冲序列指令	控制输入
	控制输出
	最大指令脉冲频率
	输入脉冲信号型态
	指令脉冲分倍频
内部位置指令	控制输入
	控制输出
	运转模式
平滑化滤波器	FIR 滤波器
减振控制功能	可以使用

速度控制模式

项目	规格
模拟量指令	制御入力
	制御出力
	速度指令入力
内部速度指令	制御入力
	制御出力
平滑化滤波器	IIR 滤波器、FIR 滤波器

转矩控制模式

项目	规格
模拟量指令	控制输入
	控制输出
	转矩指令输入
平滑化滤波	IIR 滤波器

共通功能

项目	规格
速度观测器	有
自动调整	有
编码器输出分倍频	有
调整/功能设定	使用设定软件 S-TUNE II 调整 通过驱动器正面的设定面板进行调整
保护功能	硬件检测
	软件检测
报警履历	可在设置软件 S-TUNE II 中查看

补充

- *1) 驱动器 DB64A11 (1 kW) 在单相使用时可作为主回路电源。
若要使用单相 AC200-240 V，请连接主回路电源接口的 L1 及 L3。

项目	规格
驱动器机种名称	DB64A11
适用电机	 (MX951 □ 2 □ □ **, M □ 102 □ 2 □ □ **)
主回路 输入电源	电压范围
	输入电流

- *2) I/O 电源为危险电压，请使用强化绝缘的 SELV 电源 (Safety Extra Low Voltage 安全特低电压/非危险电压)。
作为驱动器故障预防对策，请利用过电流保护，或使用输出容量 100 W 以下的电源。
- *3) 再生电阻器的数值并不保证其功能。若发热温度为高温时，请选择提高电阻值，或选择容许电源高的电阻器。
于设定面板和 S-TUNE II 确认是否需安装再生电阻。

形状 1:

驱动器型号



DB6YZ11



DB6Z111



DB61211

驱动器安装螺纹孔

M4 (有效深度 5 mm) 2 处 (底面那一侧也是同样的)

设定面板

参数设定、调整、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹: M4×8 mm 2 处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C3 USB 连接器**与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测**C5 用户 I/O 连接器**

指令输入、用户 I/O、ABZ 输出、RS-485 通信

驱动器安装槽口Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C8 编码器连接器**

连接编码器

形状 2:

驱动器型号



DB62411

驱动器安装螺纹孔

M4 (有效深度 5 mm) 2 处 (底面那一侧也是同样的)

设定面板

参数设定、调整、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹: M4×8 mm 2 处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C3 USB 连接器**与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测**C5 用户 I/O 连接器**

指令输入、用户 I/O、ABZ 输出、RS-485 通信

驱动器安装槽口Φ5.5 2 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C8 编码器连接器**

连接编码器

形状 3:

驱动器型号



DB63811



DB64A11

驱动器安装螺纹孔

M4 (有效深度 5 mm) 2 处 (底面那一侧也是同样的)

设定面板

参数设定、调整、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹: M4×8 mm 2 处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C3 USB 连接器**与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测**C5 用户 I/O 连接器**

指令输入、用户 I/O、ABZ 输出、RS-485 通信

驱动器安装槽口Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C8 编码器连接器**

连接编码器

形状 4:

驱动器型号



DB65B11



DB67C11



DB66B11



DB68C11

驱动器安装螺纹孔

M4 (有效深度 5 mm) 2 处 (底面那一侧也是同样的)

设定面板

参数设定、调整、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

端子台

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口、电机动力输出

(推荐端子: 2-4S 圆形端子 附绝缘套)

FG 端子

附属固定螺纹: M4×8 mm 2 处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔Φ5.5 2 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C3 USB 连接器**与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测**驱动器安装孔**Φ5.5 1 处
(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)**C5 用户 I/O 连接器**

指令输入、用户 I/O、ABZ 输出、RS-485 通信

C8 编码器连接器

连接编码器

形状 1

驱动器型号



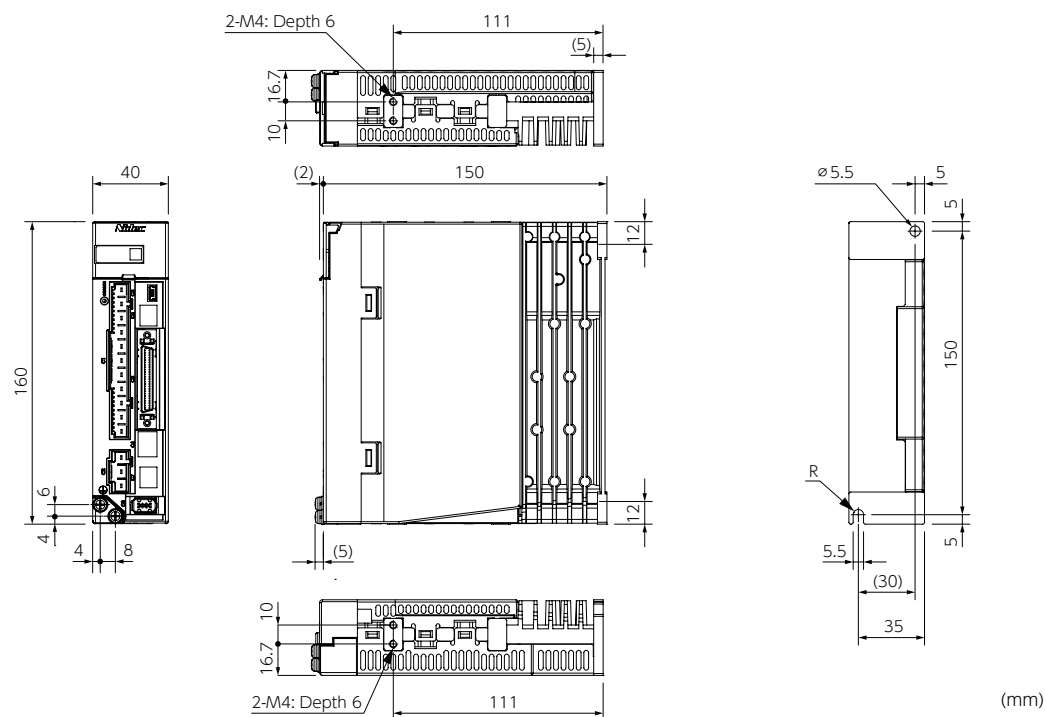
DB6YZ11

100
W

DB6Z111

200
W

DB61211

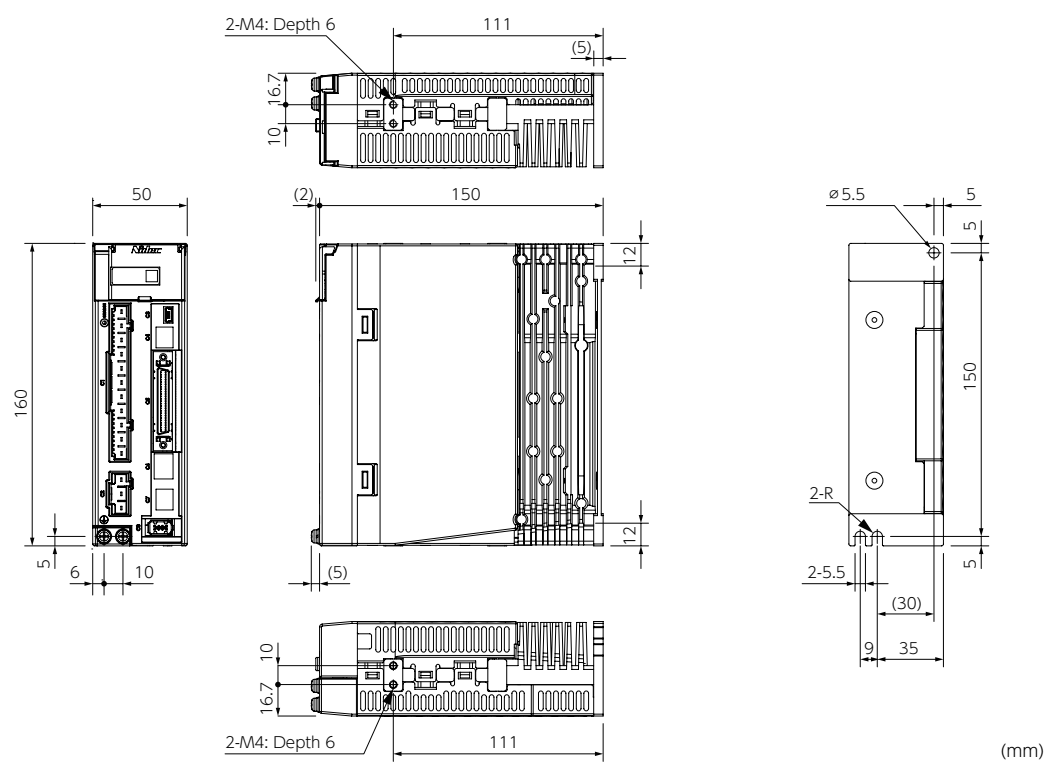


形状 2

驱动器型号

400
w

DB62411



形状 3

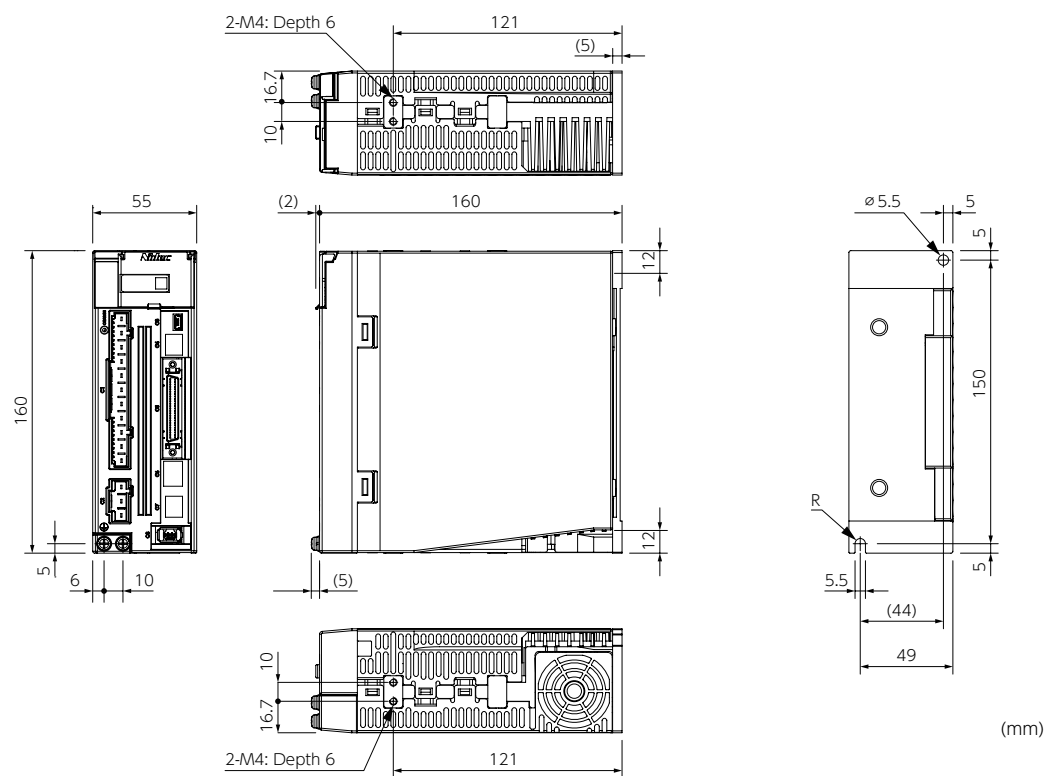
驱动器型号

750
w

DB63811

1
KW

DB64A11



形状 4

驱动器型号

850
W

DB65B11

1.3
KW

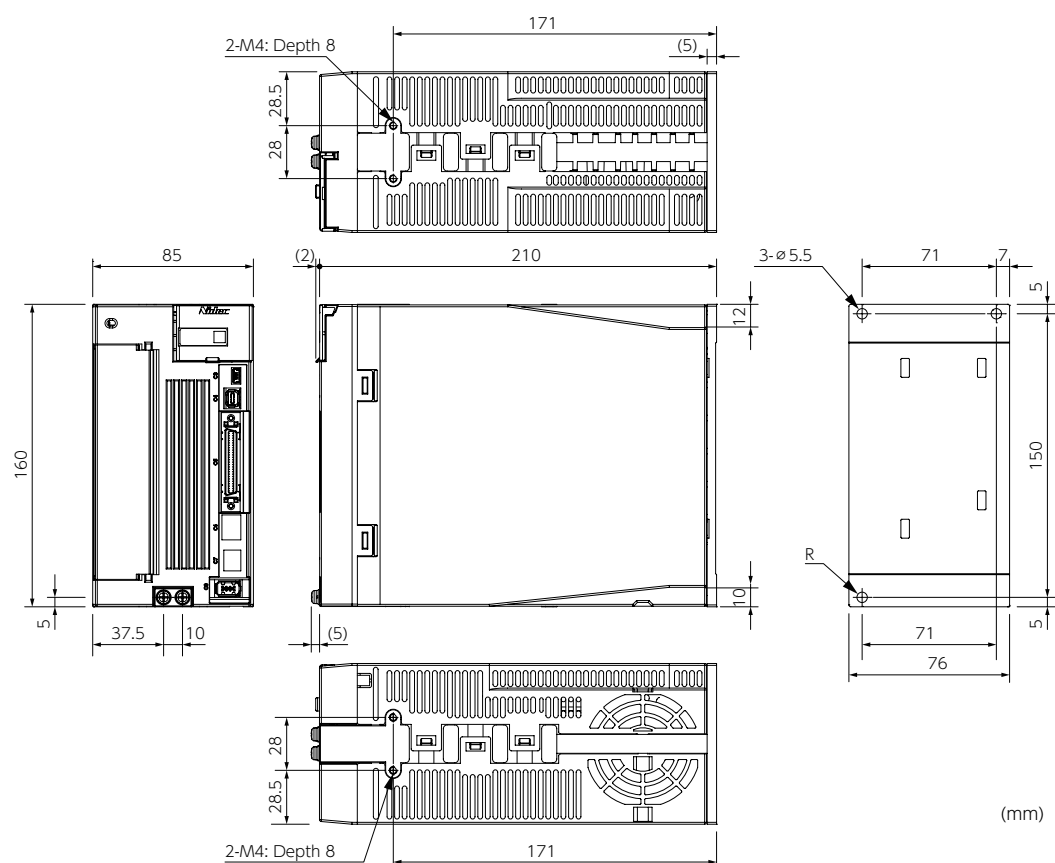
DB67C11

1.5
KW

DB66B1 1

2
KW

DB68C11



基本规格

项目		规格				
驱动器型号		DB6YZ42	DB6Z142	DB61242	DB62442	DB63842
适用电机		M□500 	M□101 	M□201 	M□401 	M□751 
尺寸		(尺寸图参照)				
概略质量 (Kg)		0.8			1.0	1.1
主回路电源、控制电源		单相AC200-240 V±10% 50 / 60 Hz				
输入电流 (Arms typ)		0.9	1.5	2.6	4.6	7.6
控制方式		三相PWM变频正弦波驱动				
输出规格	额定电流 (A)	0.8	1.1	1.9	3.0	4.6
	输出频率 (Hz)	0 - 500				
编码器反馈		1 旋转绝对型式: 23 bit, 17 bit (追加电池即以多旋转绝对型编码器的功能运作)				
控制信号 (*2)	输入	7 点 (DC24 V系 光耦合输入 绝缘)				
	输出	3 点 (DC24 V系 光耦合输出 绝缘 独立输出)				
通信功能		EtherCAT (对应 Daisy chain・Star・Ring 连接) USB : 与安装S-TUNE II 之计算机连接用				
驱动器状态显示功能		控制面板的7SEG显示2位数字 (显示EtherCAT的 Node ID)				
再生功能		可外接再生电阻 (*3)				
动态制动器		内置				
速度观测器		有				
自动调整		有				
编码器输出分倍频		有				
调整		使用设定软件S-TUNE II 调整				
保护功能	硬件检测	过电压、电压不足、过电流、温度异常、过载				
	软件检测	超速、位置偏差过大、参数异常、编码器异常				
报警履历		可在设置软件S-TUNE II 中查看 (最大保留10 条记录)				

项目		规格					
驱动器型号		DB64A42		DB65B42	DB66B42	DB67C42	DB68C42
适用电机		MX951 	M□102 	MJ851 	M□152 	MJ132 	M□202 
尺寸		(尺寸图参照)					
概略质量 (Kg)		1.1		2.0			
主回路电源、控制电源		三相AC200 – 240 V (*1) ±10% 50 / 60 Hz					
输入电流 (Arms typ)		单相：9.9 三相：5.3		4.6	7.5	6.5	9.5
控制方式		三相PWM变频正弦波驱动					
输出规格	额定电流 (A)	7.5		7.6	10.0	11.5	12.0
	输出频率 (Hz)	0-500					
编码器反馈		1旋转绝对型式: 23 bit, 17 bit (追加电池即以多旋转绝对型编码器的功能运作)					
控制信号 (*2)	输入	7 点 (DC24 V系 光耦合输入 绝缘)					
	输出	3 点 (DC24 V系 光耦合输出 绝缘 独立输出)					
通信功能		EtherCAT (对应 Daisy chain・Star・Ring 连接) USB：与安装S-TUNE II 之计算机连接用					
驱动器状态显示功能		控制面板的7SEG显示2位数字 (显示EtherCAT的 Node ID)					
再生功能		可外接再生电阻 (*3)					
动态制动器		内置					
速度观测器		有					
自动调整		有					
编码器输出分倍频		有					
调整		使用设定软件S-TUNE II 调整					
保护功能	硬件检测	过电压、电压不足、过电流、温度异常、过载					
	软件检测	超速、位置偏差过大、参数异常、编码器异常					
报警履历		可在设置软件S-TUNE II 中查看 (最大保留10 条记录)					

补充

- *1) 驱动器 DB64A □□ (1 kW) 在单相使用时可作为主回路电源。
若要使用单相 AC200-240 V，请连接主回路电源接口的 L1 及 L3。

项目		规格	
驱动器机种名称		DB64A □□	
适用电机		 (MX951 □ 2 □□ **, M □ 102 □ 2 □□ **)	
主回路 输入电源	电压范围	三相 AC200 V ~ 240 V ±10% 50/60 Hz	单相 AC200 V ~ 240 V ±10% 50/60 Hz
	输入电流	额定 4.5 A (AC200 V 输入) 额定 3.8 A (AC230 V 输入) 最大电流约 13 A	额定 8.6 A (AC200 V 输入) 额定 7.3 A (AC230 V 输入) 最大电流约 23 A

- *2) I/O 电源为危险电压，请使用强化绝缘的 SELV 电源 (Safety Extra Low Voltage 安全特低电压/非危险电压)。
作为驱动器故障预防对策，请利用过电流保护，或使用输出容量 100 W 以下的电源。
- *3) 再生电阻器的数值并不保证其功能。若发热温度为高温时，请选择提高电阻值，或选择容许电源高的电阻器。
于设定面板和 S-TUNE II 确认是否需安装再生电阻。

标准 I/O

项目	规格
控制输入	正转方向限位传感器、反转方向限位传感器、原点传感器输入、外部锁存输入(2点)、报警复位、紧急停止
控制输出	制动解除、报警状态、伺服准备

运转模式

项目	规格
运转模式	通过EtherCAT的通讯操作、通过S-TUNE II (专用软件) 的测试运转操作

EtherCAT 通信规格

项目	规格
Device profile	CoE (CANopen over EtherCAT)
对应控制模式	csp, csv, cst, hm, pp
对应hm方式(原点复位模式)	1-6, 17-30, 33-37
同步模式	DC (同步), FreeRun (非同步)
对应周期	250 μs, 500 μs, 1 ms, 2 ms, 4 ms

形状 1

驱动器型号



DB6YZ42



DB6Z142



DB61242

EtherCAT®

设定面板

EtherCAT 节点地址、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹：M4×8 mm 2处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C3 USB 连接器

与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测

C5 用户 I/O 连接器

用户 I/O、ABZ 输出

ECIN, ECOUT 连接口

EtherCAT 通信编码器

驱动器安装槽口

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C8 编码器连接器

连接编码器

形状 2

驱动器型号



DB62442

EtherCAT®

设定面板

EtherCAT 节点地址、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹：M4×8 mm 2处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C3 USB 连接器

与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测

C5 用户 I/O 连接器

用户 I/O、ABZ 输出

ECIN, ECOUT 连接口

EtherCAT 通信编码器

驱动器安装槽口

Φ5.5 2处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C8 编码器连接器

连接编码器

形状 3

驱动器型号



DB63842



DB64A42

EtherCAT®

设定面板

EtherCAT 节点地址、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

附属品

C1 主回路电源 / 控制电源输入连接器

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口

附属品

C2 电机动力输出连接器

电机动力输出

FG 端子

附属固定螺纹：M4×8 mm 2处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C3 USB 连接器

与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测

C5 用户 I/O 连接器

用户 I/O、ABZ 输出

ECIN, ECOUT 连接口

EtherCAT 通信编码器

驱动器安装槽口

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C8 编码器连接器

连接编码器

形状 4

驱动器型号



DB65B42



DB67C42



DB66B42



DB68C42

EtherCAT®

设定面板

EtherCAT 节点地址、状态显示

危险电压显示 LED

危险电压残留在驱动器内部期间，LED 将亮起。

端子台

主回路 AC 电源输入、控制回路 AC 电源输入、再生电阻器连接口、电机动力输出

(推荐端子：2-4S 圆形端子 附绝缘套)

FG 端子

附属固定螺纹：M4×8 mm 2处 弹簧平垫圈

驱动器安装孔

Φ5.5 2处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

C3 USB 连接器

与专用软件「S-TUNE II」连接。
参数设定、调整、监测

C5 用户 I/O 连接器

用户 I/O、ABZ 输出

驱动器安装孔

Φ5.5 1处
(推荐固定螺纹：M5×12 mm、弹簧平垫圈)

ECIN, ECOUT 连接口

EtherCAT 通信编码器

C8 编码器连接器

连接编码器

形状 1

驱动器型号



DB6YZ42

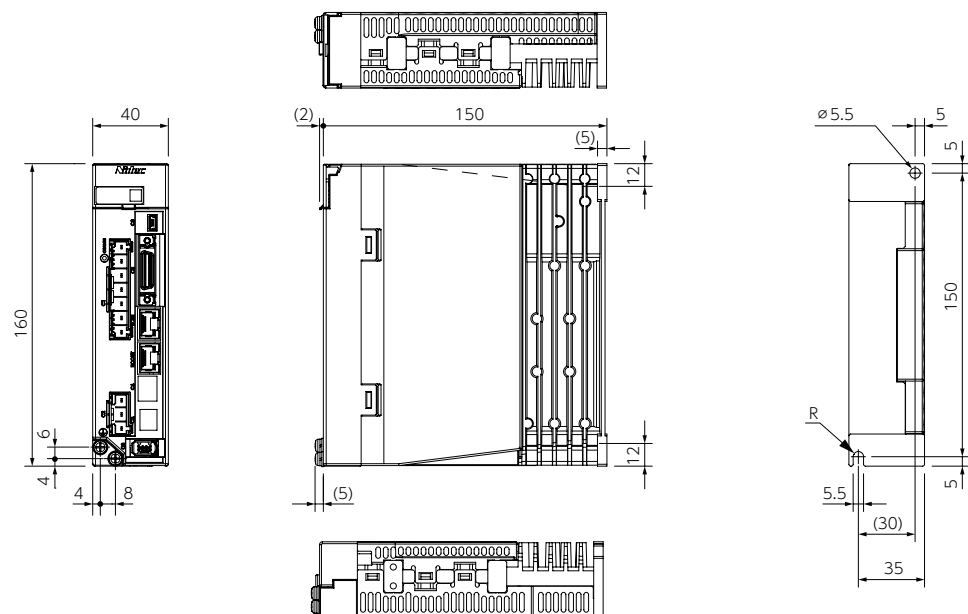


DB6Z142



DB61242

EtherCAT®



(mm)

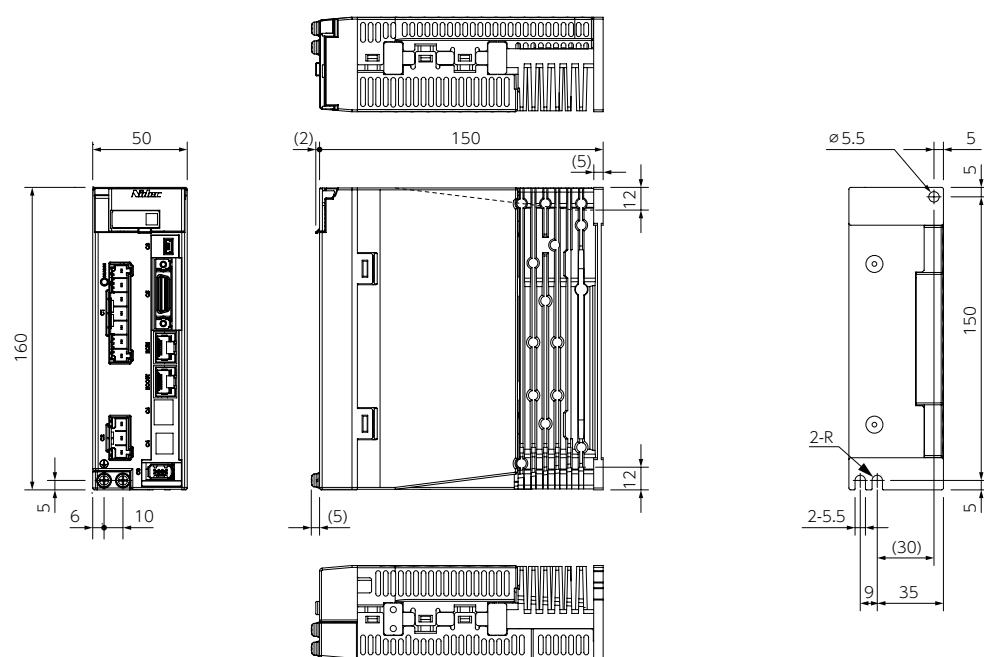
形状 2

驱动器型号



DB62442

EtherCAT®



(mm)

形状 3

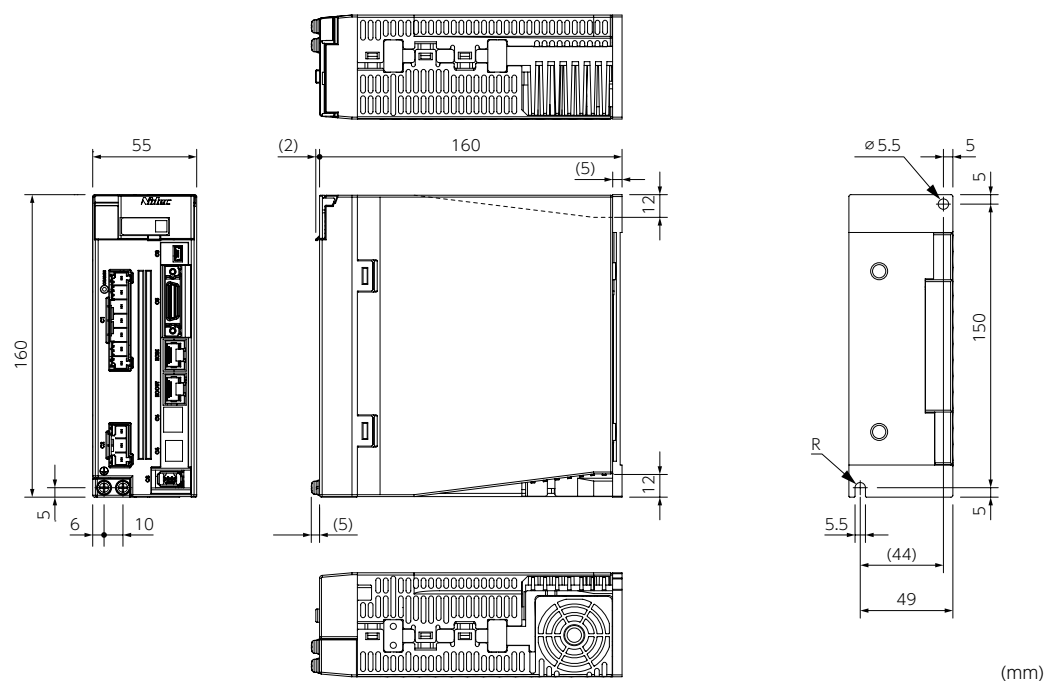
驱动器型号

750
W

DB63842

1 kW

DB64A42



形状 4

驱动器型号

850
W

DB65B42

1.3
KW

DB67C42

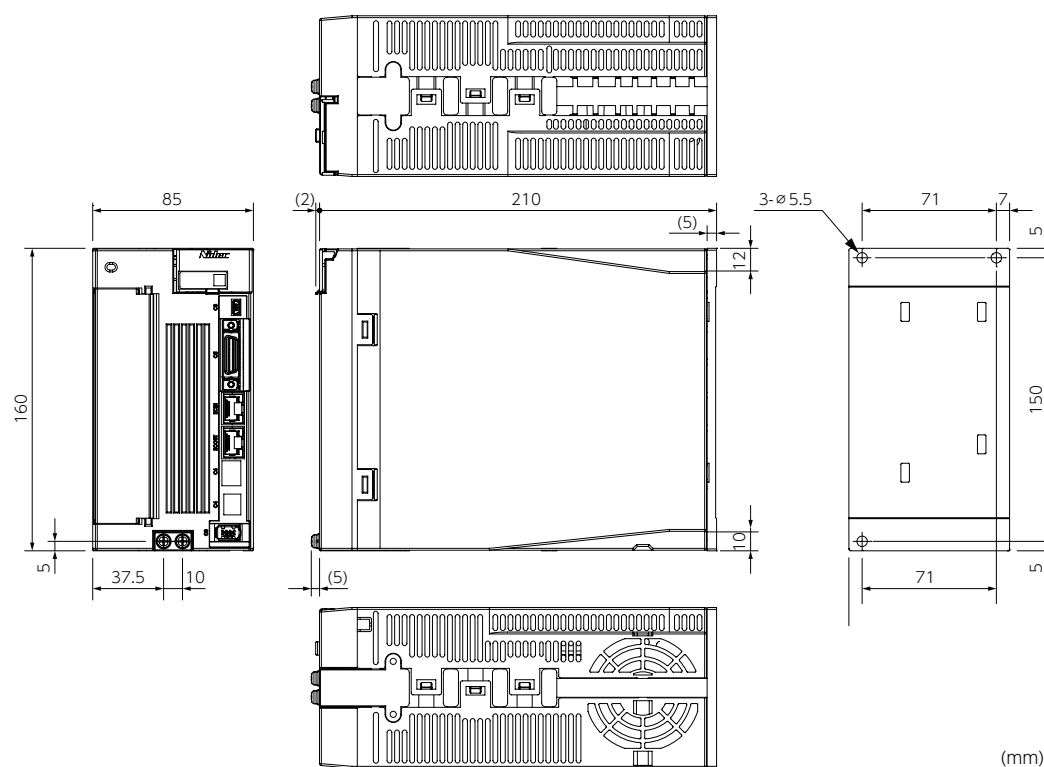
1.5
KW

DB66B42

2
KW

DB68C42

EtherCAT 



CoE 通信配置文件区域 (1000h – 1FFFFh)

1000h–1602h

Index	Sub-Index	Name
1000h	00h	Device Type
1001h	00h	Error Register
1018h	–	Identity Object
	00h	Number of Entries
	01h	Vendor ID
	02h	Product Code
	03h	Revision Number
	04h	Serial Number
1600h	–	Receive PDO Mapping 1
	00h	Number of Entries
	01h	1st Receive PDO Mapped
	02h	2nd Receive PDO Mapped
	...	
	0Ch	12th Receive PDO Mapped
1601h	–	Receive PDO Mapping 2
	00h	Number of Entries
	01h	1st Receive PDO Mapped
	02h	2nd Receive PDO Mapped
	...	
	0Ch	12th Receive PDO Mapped
1602h	–	Receive PDO Mapping 3
	00h	Number of Entries
	01h	1st Receive PDO Mapped
	02h	2nd Receive PDO Mapped
	...	
	0Ch	12th Receive PDO Mapped

1604h–1A02h

Index	Sub-Index	Name
1604h	–	Receive PDO Mapping 5
	00h	Number of Entries
	01h	1st mapped object
	02h	2nd mapped object
	...	
	0Ch	12th mapped object
1605h	–	Receive PDO Mapping 6
	00h	Number of Entries
	01h	1st mapped object
	02h	2nd mapped object
	...	
	0Ch	12th mapped object
1A00h	–	Transmit PDO Mapping 1
	00h	Number of Entries
	01h	1st mapped object
	02h	2nd mapped object
	...	
	0Ch	12th mapped object
1A01h	–	Transmit PDO Mapping 2
	00h	Number of Entries
	01h	1st mapped object
	02h	2nd mapped object
	...	
	0Ch	12th mapped object
1A02h	–	Transmit PDO Mapping 3
	00h	Number of Entries
	01h	1st mapped object
	02h	2nd mapped object
	...	
	0Ch	12th mapped object

1A04h-1C15h

Index	Sub-Index	Name
1A04h		
–		Transmit PDO Mapping 5
00h		Number of Entries
01h		1st mapped object
02h		2nd mapped object
...		
0Ch		12th mapped object
1A05h		
–		Transmit PDO Mapping 6
00h		Number of Entries
01h		1st mapped object
02h		2nd mapped object
...		
0Ch		12th mapped object
1C00h		
–		Sync Manager Communication Type
00h		Number of Used Sync Manager Channels
01h		Sync Manager Communication Type 0
02h		Sync Manager Communication Type 1
03h		Sync Manager Communication Type 2
04h		Sync Manager Communication Type 3
05h		Sync Manager Communication Type 4
06h		Sync Manager Communication Type 5
1C10h		
00h		Sync Manager 0 PDO Assignment
1C11h		
00h		Sync Manager 1 PDO Assignment
1C12h		
–		Sync Manager 2 PDO Assignment
00h		Number of Assigned PDOs
01h		PDO Mapping Object Index of Assigned RxPDO
1C13h		
–		Sync Manager 3 PDO Assignment
00h		Number of Assigned PDOs
01h		PDO Mapping Object Index of Assigned TxPDO
1C14h		
00h		Sync Manager 4 PDO Assignment
1C15h		
00h		Sync Manager 5 PDO Assignment

1C32h-1C33h

Index	Sub-Index	Name
1C32h		
–		Sync Manager 2 synchronization
00h		Sync Manager 2 synchronization Number of Entries
01h		Sync Manager 2 synchronization Sync mode
02h		Sync Manager 2 synchronization Cycle time
03h		(Not supported)
04h		Sync Manager 2 synchronization Sync modes supported
05h		Sync Manager 2 synchronization Minimum cycle time
06h-09h		(Not supported)
0Ah		Sync Manager 2 synchronization Sync0 cycle time
0Bh-0Ch		(Not supported)
1C33h		
–		Sync Manager 3 synchronization
00h		Sync Manager 3 synchronization Number of Entries
01h		Sync Manager 3 synchronization Sync mode
02h		Sync Manager 3 synchronization Cycle time
03h		(Not supported)
04h		Sync Manager 3 synchronization Sync modes supported
05h		Sync Manager 3 synchronization Minimum cycle time
06h-09h		(Not supported)
0Ah		Sync Manager 3 synchronization Sync0 cycle time
0Bh-0Ch		(Not supported)

制造商规范区域 (2000h – 4000h)

2000h–2077h

Index	Sub-Index	Name
200Ch	00h	Warning Latch Time
200Dh	00h	Timing for Alarm Output
2020h	00h	Position Control Mode Setting 1
2021h	00h	Position Control Mode Setting 2
203Eh	00h	Velocity Control Mode Setting
2041h	00h	Deviation Error Detection Setting
2042h	00h	Position Control Mode Setting 2
2043h	00h	Drive Restriction Input
204Ah	00h	Position Command Filter 1 Notch Frequency
204Bh	00h	Position Command Filter 1 Notch Width
204Ch	00h	Position Command Filter 1 High Frequency Gain
204Fh	00h	Position Command Filter 1 Notch Depth
2050h	00h	Position Command Smoothing Filter 1 Moving Average Order
2052h	00h	Position Command Filter 2 Type
2053h	00h	Position Command Filter 2 Notch Frequency
2054h	00h	Position Command Filter 2 Notch Width
2055h	00h	Position Command Filter 2 High Frequency Gain
2056h	00h	Position Command Filter 2 Notch Depth
205Ah	00h	Speed Deviation Error Detection Value
205Bh	00h	Speed Deviation Error Detection Delay Time
2066h	00h	Inertia Ratio
2067h	00h	Damping Ratio
206Ah	00h	Tuning Inertia Ratio Upper Limit
206Eh	00h	Tuning Setting 1
2071h	00h	Tuning Setting 2
2072h	00h	Position Control Mode Control level
2073h	00h	Position Control Mode Control Gain 1
2074h	00h	Position Control Mode Control Gain 2
2075h	00h	Position Control Mode Gain FF Compensation 1
2076h	00h	Position Control Mode Gain FF Compensation 2
2077h	00h	Position Control Mode Integral Gain

2078h–20EFh

Index	Sub-Index	Name
2078h	00h	Tuning Control Gain Set Upper limit
2079h	00h	Tuning Tuning Constant
2081h	00h	Velocity Control Mode Control Gain Set
2082h	00h	Velocity Control Mode Control Level
2083h	00h	Velocity Control Mode Control Gain 1
2084h	00h	Velocity Control Mode Gain FF Compensation 1
2085h	00h	Velocity Control Mode Integral Gain
2092h	00h	Torque Command Offset
20A0h	00h	Torque Command Filter Setting
20A2h	00h	Torque Command Filter Low-pass Filter Time Constant
20A8h	00h	Torque Command Filter Notch Filter Frequency
20A9h	00h	Torque Command Filter Notch Filter Width
20AAh	00h	Torque Command Filter Notch Filter Depth
20ABh	00h	Torque Command Filter Notch Filter 2 Frequency
20ACh	00h	Torque Command Filter Notch Filter 2 Width
20ADh	00h	Torque Command Filter Notch Filter 2 Depth
20C1h	00h	Tuning Current Control Gain
20E0h	00h	Deceleration and Stop Setting
20E1h	00h	Emergency Stop Setting
20E2h	00h	Deceleration Stop Working Time
20E3h	00h	Deceleration Stop Rotational Speed to End Deceleration Stop
20E4h	00h	Deceleration Stop Working Time ()
20E5h	00h	Immediate Stop Average Counter for Smoothing Filter
20E8h	00h	Deceleration and Stop Setting 2
20E9h	00h	Deceleration and Stop Setting 3
20EAh	00h	Deceleration Stop Delay Time for Braking
20EBh	00h	Deceleration Stop Rotational Speed on Braking
20ECh	00h	Immediate Stop Time Extension
20EDh	00h	Delay Time for Servo Off
20EEh	00h	Delay Time for Mechanical Brake Release
20EFh	00h	Immediate Stop Decelerating Time

制造商规范区域

2101h-2FFFh

Index	Sub-Index	Name
2101h	00h	Absolute System
2103h	00h	Encoder Error Detection Output Switch
210Bh	00h	Encoder Temperature to Detect Overheat
210Ch	00h	Encoder Voltage to Detect low Battery Voltage
212Eh	00h	Torque Control Mode Setting
2130h	00h	Basic Setting Main Circuit Power
2131h	00h	Voltage Drop Detection Delay Time
2152h	00h	Logical Input Masking Configuration
2165h	00h	Position Command Filter 3 Notch Frequency
2166h	00h	Position Command Filter 3 Notch Width
2167h	00h	Position Command Filter 3 High Frequency Gain
2168h	00h	Position Command Filter3 Notch Depth
216Bh	00h	Following Error Warning Window (Position deviation waning detection value)
216Dh	00h	Following Error Warning Time Out (Position deviation waning detection delay time)
2178h	00h	Motor Rotating Position at Encoder Error Holding Method
2179h	00h	Motor Rotating Position at Encoder Error Holding Time
21D8h	00h	Multi-turn limit Value
21D9h	00h	Multi-turn limit Notification to Encoder
21DAh	00h	EtherCAT Communication Setting
21DCh	00h	Logical IO Polarity
21DEh	00h	Logical Input Mask with Monitor
2FFFh	00h	Access to Servo Parameters

*1) Bit0-7: Control parameter

1: Amp → Object Dictionary

2: Object Dictionary → Amp and Save all parameter

Bit8: Busy bit (Read only)

Bit9-15: RSV.

4000h

Index	Sub-Index	Name
4000h	00h	Special Function
4100h	00h	Mechanical Angle
4101h	00h	Multi-turn Data

*2) Bit0: Clear multi turn data, Bit1-15: RSV.

*3) 0 to 131,071(17Bit) / 0 to 8,388,607(23Bit)

驱动器配置文件区域 (6000h – 6FFFh)

603Fh–6091h

Index	Sub-Index	Name
603Fh	00h	Error Code
6040h	00h	Controlword
6041h	00h	Statusword
605Ah	00h	Quick Stop Option Code
6060h	00h	Modes of Operation
6061h	00h	Modes of Operation Display
6062h	00h	Position Demand Value
6064h	00h	Position Actual Value
6065h	00h	Following Error Window
6067h	00h	Position Window
606Ch	00h	Velocity Actual Value
6071h	00h	Target Torque
6072h	00h	Max Torque
6074h	00h	Torque Demand
6077h	00h	Torque Actual Value
607Ah	00h	Target Position
607Bh	–	Position Range Limit
	00h	Number of Entries
	01h	Min Position Range Limit
	02h	Max Position Range Limit
607Ch	00h	Home Offset
607Fh	00h	Max Profile Velocity
6080h	00h	Max Motor Speed
6081h	00h	Profile Velocity
6083h	00h	Profile Acceleration
6084h	00h	Profile Deceleration
6085h	00h	Quick Stop Deceleration
6091h	–	Gear Ratio
	00h	Number of Entries
	01h	Motor Revolutions
	02h	Shaft Revolutions

6098h–6502h

Index	Sub-Index	Name
6098	00h	Homing Method
6099h	–	Homing Speeds
	00h	Number of Entries
	01h	Speed During Search for Switch
	02h	Speed During Search for Zero
609Ah	00h	Homing Acceleration
60B0h	00h	Position Offset
60B1h	00h	Velocity Offset
60B2h	00h	Torque Offset
60B8h	00h	Touch Probe Function
60B9h	00h	Touch Probe Status
60BAh	00h	Touch Probe 1 Positive Edge
60BBh	00h	Touch Probe 1 Negative Edge
60BCh	00h	Touch Probe 2 Positive Edge
60BDh	00h	Touch Probe 2 Negative Edge
60F4h	00h	Following Error Actual Value
60FDh	00h	Digital Inputs
60FFh	00h	Target Velocity
6502h	00h	Supported Drive Modes

*) Supported Drive Mode : PP, CSP, CSV, CST, HM

主回路电源・控制回路电源

1 ϕ 200V-240V $\pm$ 10 % 50/60 Hz

50 W 100 W 200 W 400 W 750 W 1 kW

本产品，请在 IEC60664-1 所规定的过电压范畴Ⅲ的电源环境下使用。

是驱动器的主回路电源与控制电源，请使用设置有变压器的电源。

建议使用过电压保护继电器。

建议先评估过三相的电流值平衡再配线，以免驱动器设置工厂内的三相 AC200 V 配线不对称。

请确认与电力公司的合约是否声明仅能在三相电源下使用。

主回路电源

电路断路器

为保护供电线路，电流过大时将切断电源回路。

请务必在电源及干扰滤波器中间安装 IEC 规格及 UL 认可之断路器。

请使用本说明内推荐、具有漏电路功能的断路器以符合 EMC 标准。

浪涌吸收器

请使用推荐产品中的浪涌吸收器并连接主回路电源一次侧使用，以符合 EMC 标准。

干扰滤波器

防止来自于供电系统的外来干扰。

使用本说明推荐之干扰滤波器，以符合 EMC 标准。

I/O 电源

DC24V $\pm$ 10 %

I/O 电源、电机制动器解除电源。

请使用与危险电源完全绝缘的 SELV (Safety Extra Low Voltage) 电源。

电磁接触器

执行主回路电源之开关 (ON/OFF)。

请在主回路电源输入侧安装浪涌吸收器。

再生电阻

本产品并无内置再生电阻器。

若靠驱动器内部的平滑电容器无法吸收再生电力时，则需要外置的再生电阻器。

利用设定面板确认再生状况作为基准，若再生电压警告为 ON 时，请使用再生电阻器。

请使用内置节温器型之再生电阻器，建立过热防止回路。

若发热温度很高，请设置冷却装置；或选用电阻器，将再生电力维持在容许再生电力的 10% ~ 20%，即可抑制发热。

制动器用电源

DC24 V $\pm$ 10 %

这是制动器解除用电源。

请不要使用 I/O 电源。

制动器回路
(继电器等)

制动器解锁信号

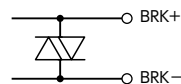
MBRK 信号 (驱动器的 CN5 连接器)

图例

- 高压电缆
- 非危险电压电缆
- 接地抵抗 100 Ω 以下 (D 类接地)
- 高温注意

变阻器

请务必在靠近电机的位置进行连接。



■ 设置・使用环境
污染度 2 (IEC 60664-1)
过电压类型Ⅲ (IEC 60664)

850 W 1.5 kW 1.5 kW 2 kW

3 ϕ 200V-240V $\pm$ 10 % 50/60 Hz

1.5kW, 2kW 功率的主回路电源使用的是三相电源。

主回路电源连接器，电机动力连接器部分是端子台。

给端子台接线，请使用指定的线缆及圆形端子，并按既定的转矩进行连接。

详细请参阅使用说明书。

850 W 1.5 kW

1.5 kW 2 kW

主回路电源输入连接器

50 W 100 W 200 W 400 W 750 W 1 kW

信号名称	内容
L1	1 次电源输入 (主回路)
L2	1 次电源输入 (主回路) / 750W 以下
L3	1 次电源输入 (主回路) / 1kW
L1C	1 次电源输入 (控制回路)
L2C	1 次电源输入 (控制回路)
B1/+	外置的再生电阻器 (+)
B2	外置的再生电阻器 (-)

AWG14 / 600 V 耐压同等品 (UL)

电机动力输出连接器

50 W 100 W 200 W 400 W 750 W 1 kW

信号名称	内容
U	电机动力 U 相
V	电机动力 V 相
W	电机动力 W 相

电机动力电缆

AWG18 / 300 V 耐压同等品 (UL)

编码器连接器

增量型
6-pin绝对型
9-pin

制动器连接器



2-pin

电机动力连接器



4-pin

电机

铁氧体磁环

请使用推荐产品中的信号线干扰滤波器及铁氧体磁环，以符合 EMC 标准。

设定面板与状态显示屏

7 段 LED 显示屏

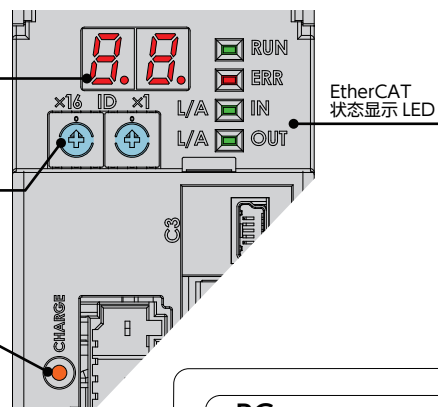
2 位数字显示 · EtherCAT 的节点地址 ·
状态显示 (报警 · 警告) · 伺服状态

旋转开关

用于设定 EtherCAT 节点地址。

危险电压显示 LED

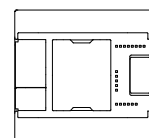
危险电压残留在驱动器内部期间，
LED 将亮起。



PC



上位控制装置

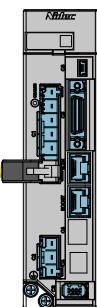


I/O 电源
(DC24 V)

EtherCAT 控制器



从站设备
(驱动器等)



驱动器

CN3 USB 连接器



CN5 用户 I/O 连接器

插头 10126-3000-PE (3M) / 外壳 10326 (3M)
可用等同产品

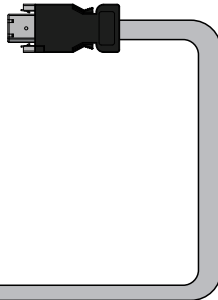


ECIN

ECOUT

CN8 编码器连接器

插头 3E206-0100KV (3M)
外壳 3E306-3200-008 (3M)

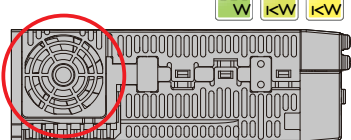


编码器通信电缆

AWG22(电源), AWG24(信号) (UL)
带屏蔽的双绞电缆 20 m 以下

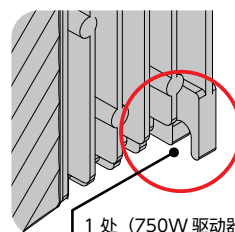
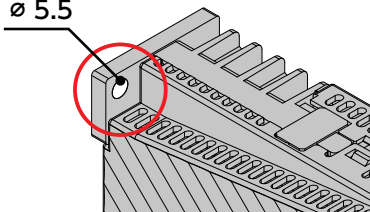
冷却用风扇

在驱动器的底面。



驱动器安装孔

ø 5.5



1 处 (750W 驱动器是有两处)

(推荐固定螺纹: M5×12 mm、弹簧平垫圈)



危险



进行高压电配线作业及操作时，请小心谨慎。



切勿以设置在主回路电源侧的电磁接触器操作电机的运转及停止。

不要通过接头或焊接的方式延长电机和放大器之间的编码器电线。

不要将EtherCAT通讯电缆直接连接到公共通讯网络(互联网)。



请务必连接 FG 端子。

控制电源的输入电源，请引用与主回路电源相同的电源，进行配线。

请使用耐电压 600 V 以上的电线作为高电压电缆。

使用股绞电线作为电线时，请使用预绝缘针形端子或圆形预绝缘端子。

电机电源线和编码器电缆长度请勿超过 20 m。

务必使用屏蔽的双绞线来连接编码器线。

尽可能地将电机电源线和编码器线分开安装。

C5 (用户 I/O) 连接口处使用电缆请选用屏蔽线，双绞线，以及长度 2 m 以下的电缆。

为符合欧洲 EC 指令，请设置符合各个规格要求的机器。

EtherCAT 通信型

配线形式 1

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

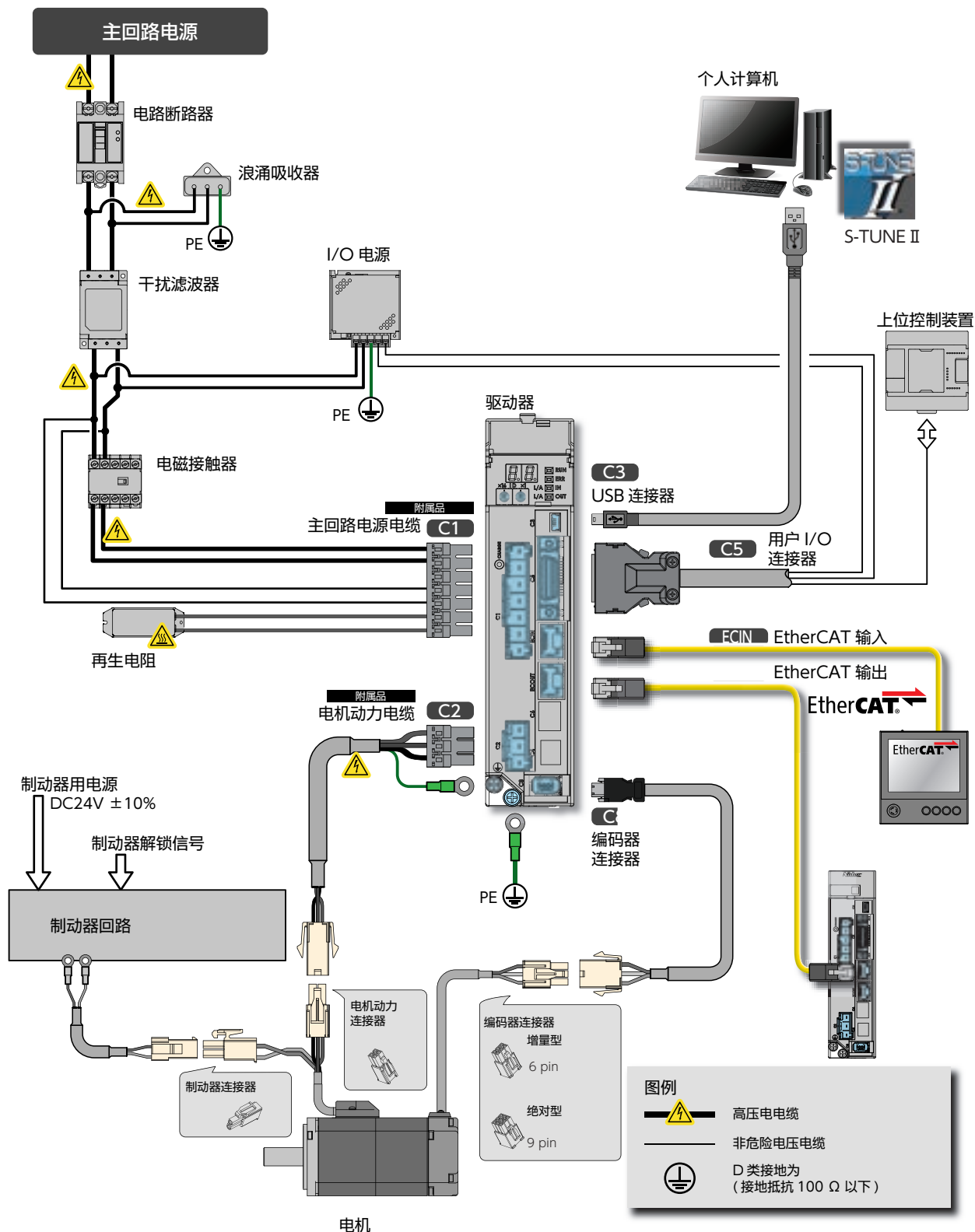
850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW



此配线图的驱动器和电机是 200 W 的例子。

EtherCAT 通信型

配线形式 2

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

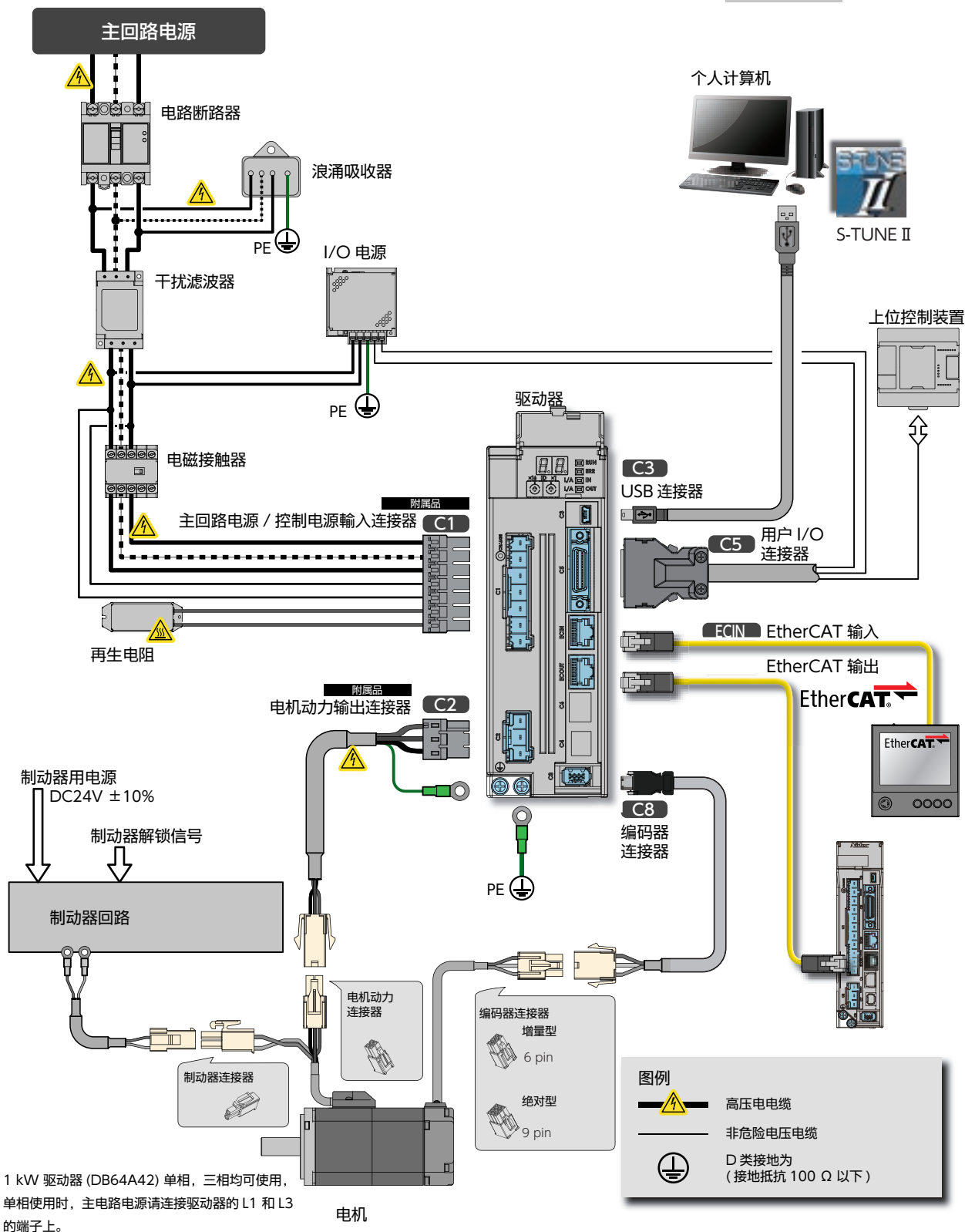
1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW

MX951



EtherCAT 通信型

配线形式 3

电机
输出功率

50
W100
W20
v

40

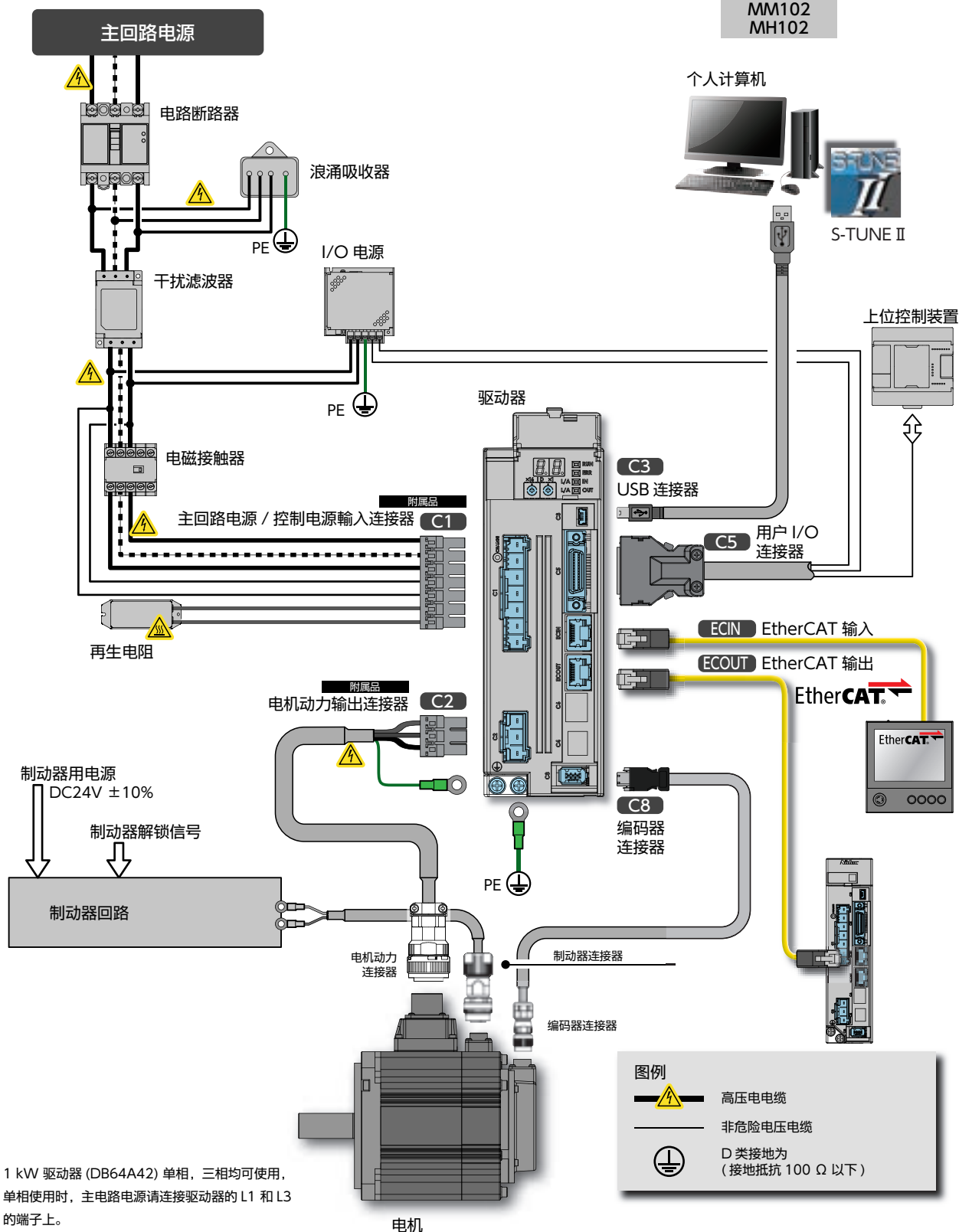
07

50 W

50 W

$$1 \leq W$$
1.3
KW1.5
KV

MX102
MM102
MH102



EtherCAT 通信型

配线形式 4

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

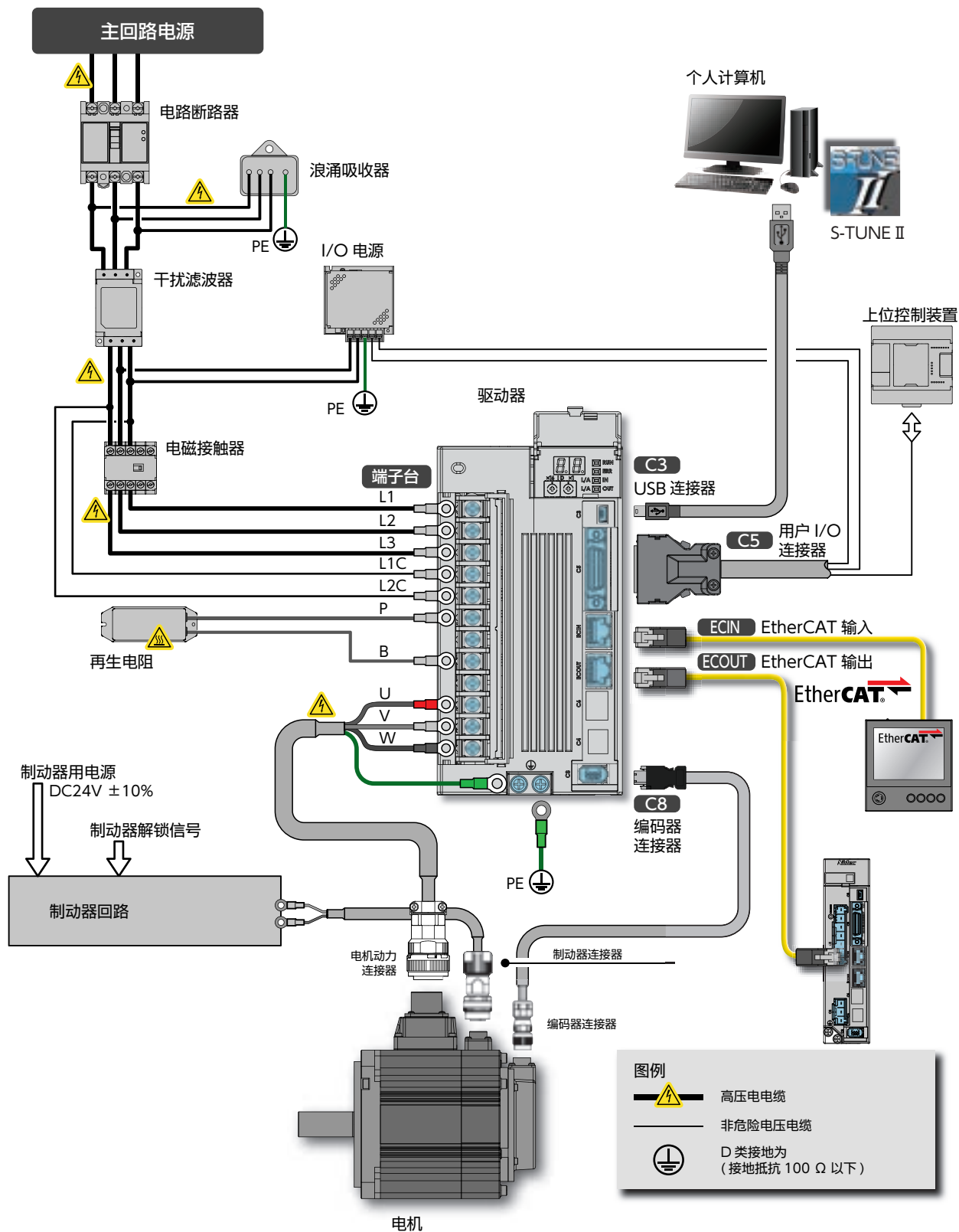
850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW



标准通用型

配线形式 1

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

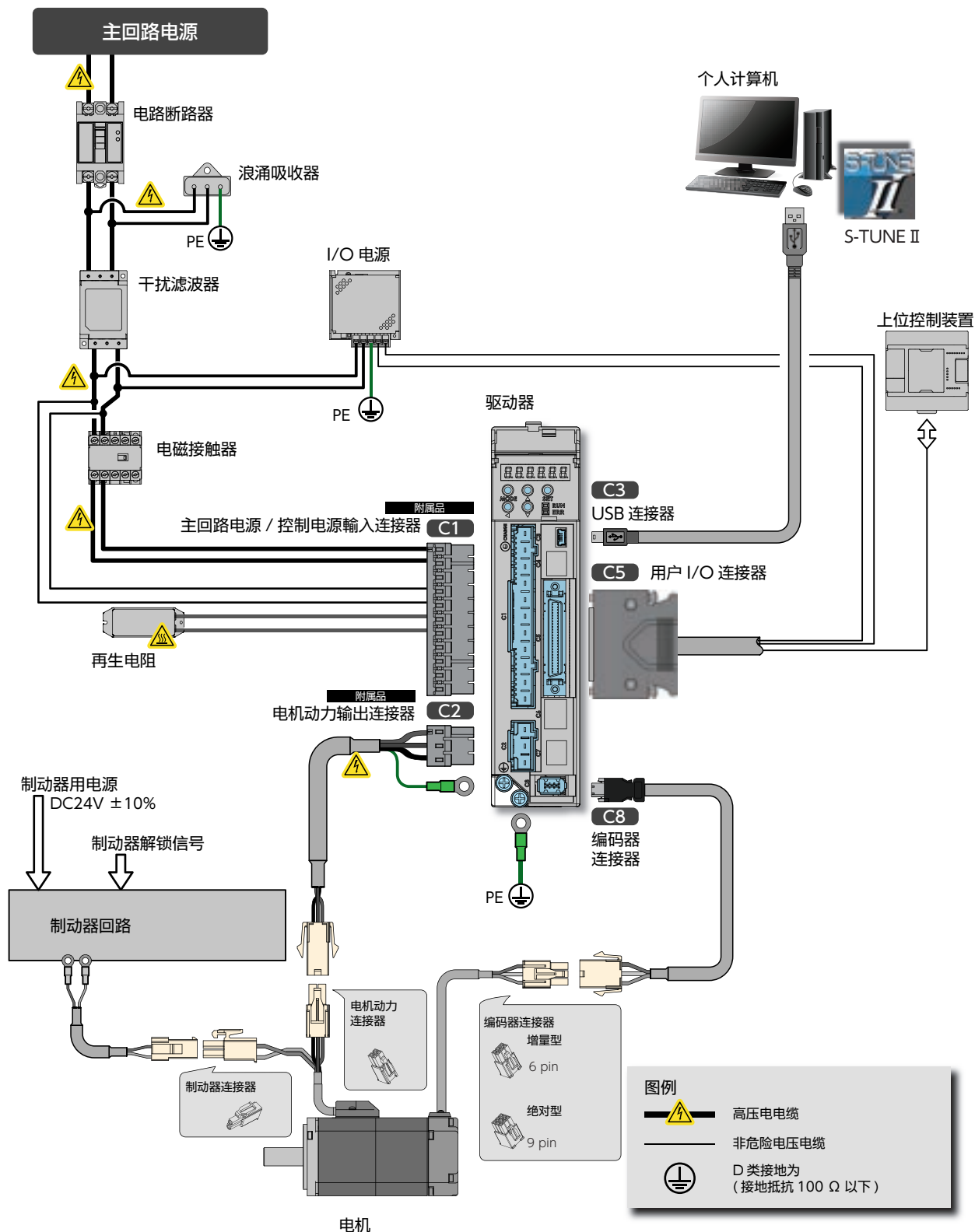
850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW



此配线图的驱动器和电机是 200 W 的例子。

标准通用型

配线形式 2

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

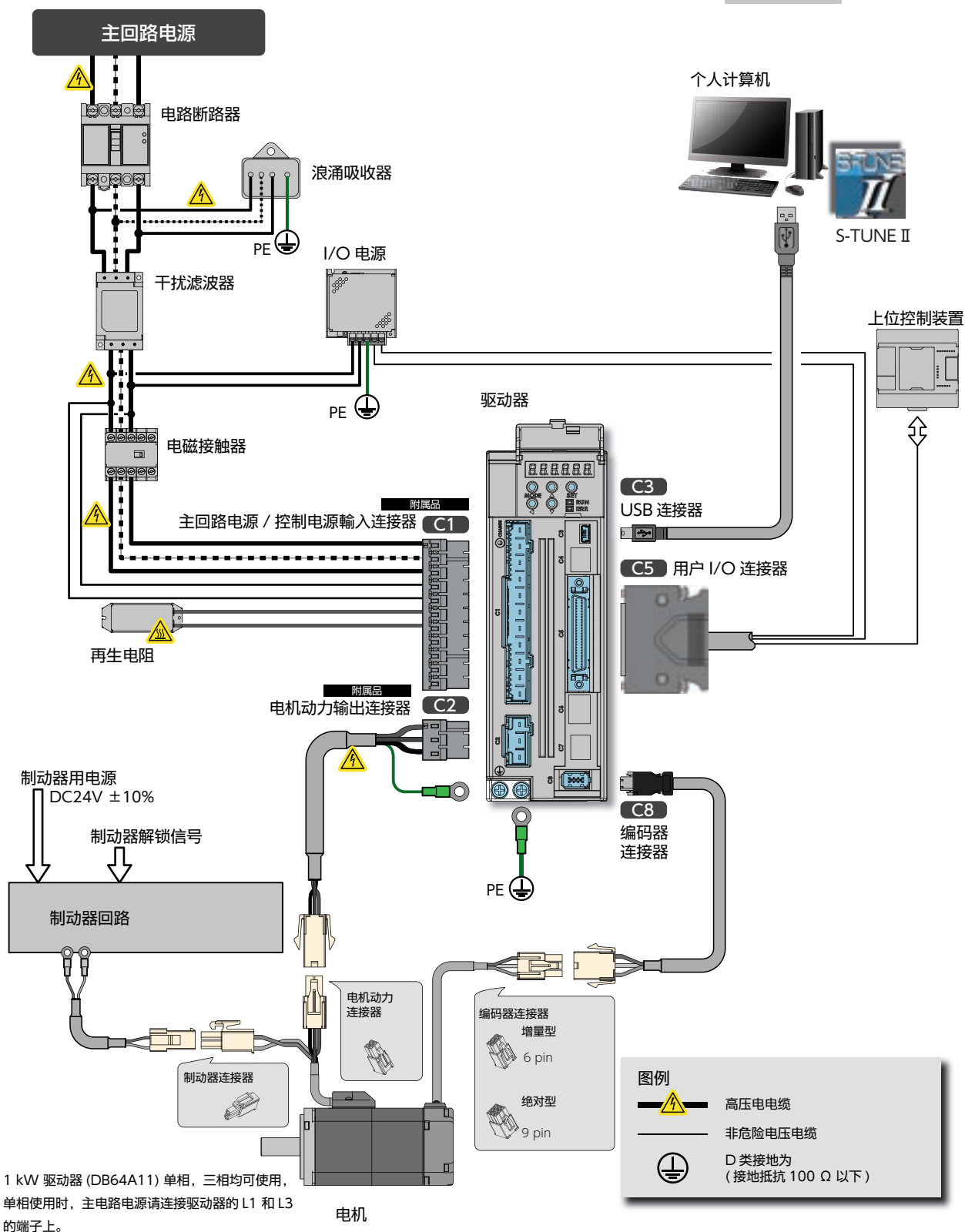
1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW

MX951



标准通用型

配线形式 3

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

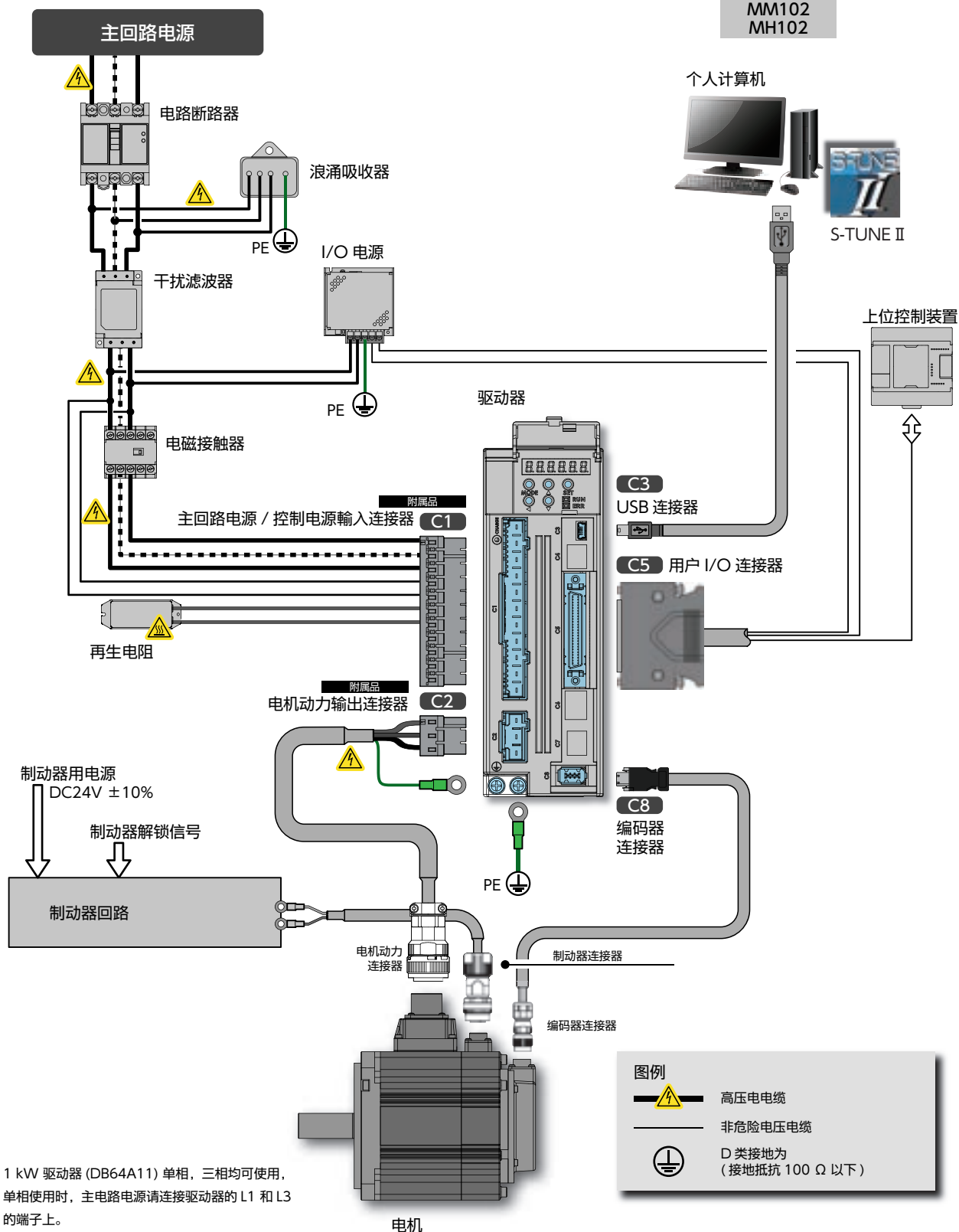
850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW

MX102
MM102
MH102

1 kW 驱动器 (DB64A11) 单相，三相均可使用，
单相使用时，主电路电源请连接驱动器的 L1 和 L3
的端子上。

标准通用型

配线形式 4

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

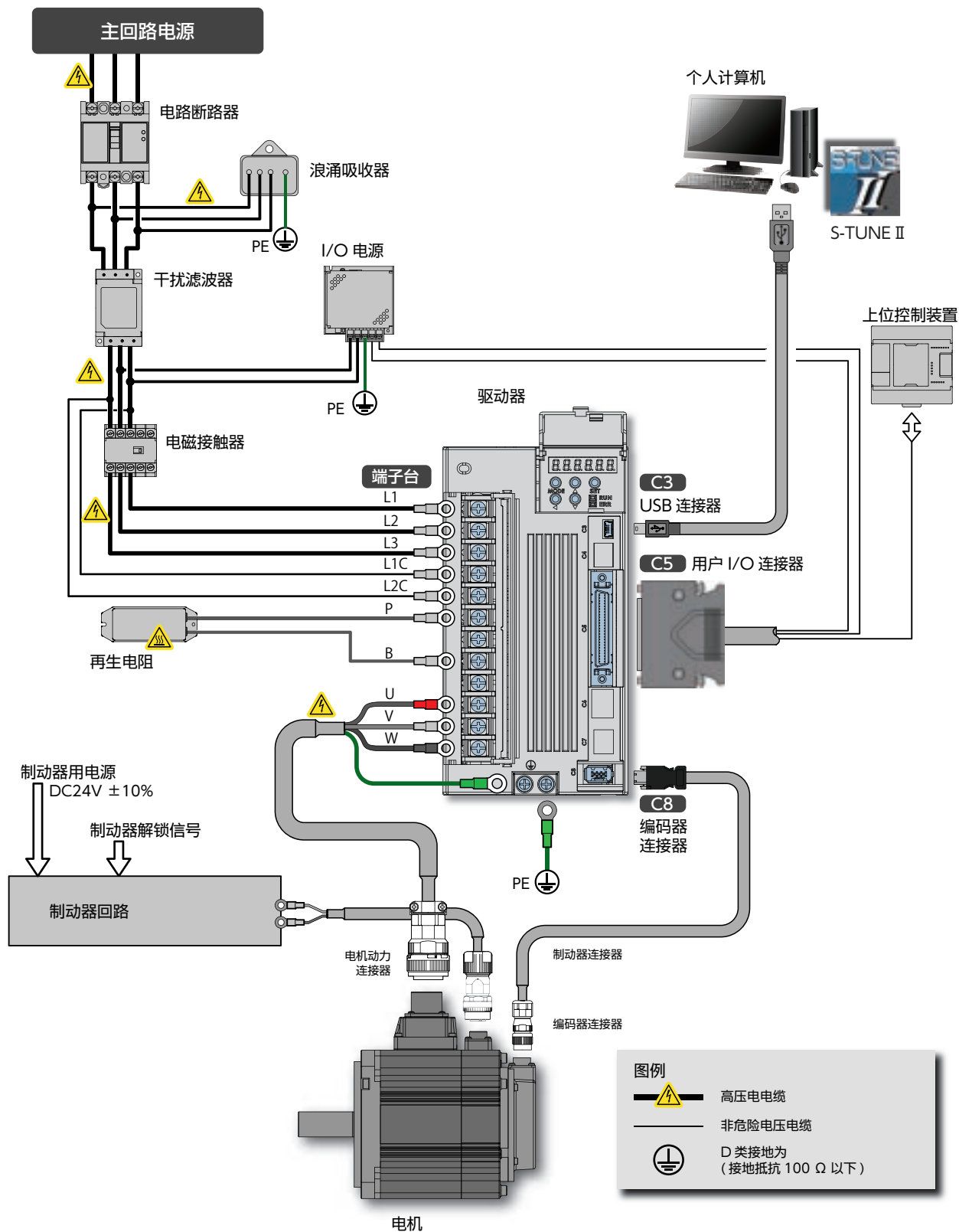
850 W

1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW



主回路电源・控制电源

本产品，请在 IEC60664-1 所规定的过电压范畴 II 的电源环境下使用。

是驱动器的主回路电源，请使用设置有变压器的电源。

建议使用过电压保护继电器。

主回路电源

50 – 750 W : 单相 AC200 – 240 V $\pm$ 10% 50/60 Hz

850 W – 2 kW : 三相 AC200 – 240 V $\pm$ 10% 50/60 Hz

- 以单相电源使用驱动器 1 kW 时，主回路 AC200 V 的配线请连接到 L1 及 L3。
- 建议先评估过三相的电流值平衡再配线，以免驱动器设置工厂内的三相 AC200 V 配线不对称。
- 请确认与电力公司的合约是否声明仅能在三相电源下使用。

控制电源

驱动器全機種 : 单相 AC200 – 240 V $\pm$ 10% 50/60 Hz

I/O 电源

I/O 电源、电机制动器解除电源。DC24V $\pm$ 10%

请使用与危险电源完全绝缘的 SELV (Safety Extra Low Voltage) 电源。

电机制动器解除电源上请务必连接变阻器与保险丝。

配线

与电动机额定输出相合，推荐使用 UL 线材。

若要使用超过规定长度之配线，请洽询本公司代理商。

高压电缆 (主回路电源缆、控制电源缆)、FC 端子电缆

AWG14/600 V 耐压同等品

再生电阻器连接电缆

AWG18/600 V 耐压同等品

电机动力电缆

50-750 W : AWG18/300 V 耐压同等品

850 W-2 kW : AWG14/300 V 耐压同等品 (1 kW 也可使用 AWG16)

长度 20 m 以下

编码器电缆

AWG22 与 AWG24 之复合线 /30 V 耐压同等品

带屏蔽的双绞电缆

长度 20 m 以下

用户 I/O 电缆

AWG26/300 V 耐压同等品

带屏蔽的双绞电缆

长度 2 m 以下

断路器

为保护供电线路，电流过大时将切断电源回路。

请务必在电源及干扰滤波器中间安装 IEC 规格及 UL 认可之断路器。

请使用本说明内推荐、具有漏电断路功能的断路器以符合 EMC 标准。

推荐品	富士电机株式会社	单相用：EW32AAG-2P020B
		三相用：EW32AAG-3P020B

单相（三相），200 V 用 20 A, 漏失电流 30 mA （可用同等品。请配合装置整体构成选用电源容量。）

干扰滤波器

防止来自于供电系统的外来干扰。使用本说明推荐之干扰滤波器，以符合 EMC 标准。

推荐品	冈谷电机产业株式会社	3SUPH-BE □□ -ER-6-E
-----	------------	---------------------

EMC 测试条件。请配合装置整体构成选用电源容量。

电磁接触器

执行主回路电源之开关 (ON/OFF)。请在主电路电源输入侧安装浪涌吸收器。

推荐品	富士电机株式会社	SK06G-E10
-----	----------	-----------

（可用同等品。请配合装置整体构成选用电源容量。）

浪涌吸收器

请使用推荐产品中的浪涌吸收器并连接主回路电源一次侧使用，以符合 EMC 标准。

推荐品	冈谷电机产业株式会社	单相用：LV275DI-Q4
		三相用：LV275DI-U4

EMC 测试条件。

信号线干扰滤波器 / 铁氧体磁环

请使用推荐产品中的信号线干扰滤波器及铁氧体磁环，以符合 EMC 标准。

参照下图安装铁氧体磁芯。

- 下图显示了铁氧体磁芯的安装位置。
- 下图是 200W 的例子，其他类型的安装也采用相同的位置。
- 参考交流电源侧的噪音滤波器、浪涌吸收器、24VDC 电源等的整体接线图。

推荐品	星和电机株式会社 (株式会社 MISUMI)	E04SR482648
-----	---------------------------	-------------

EMC 测试条件。

再生电阻器

本产品并无内置再生电阻器。

若靠驱动器内部的平滑电容器无法吸收再生电力时，则需要外置的再生电阻器。

利用设定面板确认再生状况作为基准，若再生电压警告为 ON 时，请使用再生电阻器（电阻值 20 Ω 以上）。

请使用内置节温器型之再生电阻器，建立过热防止回路。

若发热温度很高，请设置冷却装置；或选用电阻器，将再生电力维持在容许再生电力的 10% ~ 20%，即可抑制发热。

推荐品	株式会社千叶・技术	50-750 W : CAN100S 47 ΩJ 1 kW : CAN400S 30 ΩJ 850 W, 1.3-2 kW : CAN750S 20 ΩJ
-----	-----------	---

电机 型号	50 W M□500	100 W M□101	200 W M□201	400 W M□401	750 W M□751	1 kW MX951 M□102	850 W MJ851	1.3 kW MJ132	1.5 kW M□152	2 kW M□202
额定输出	50 W	100 W	200 W	400 W	750 W	1 kW	850 W	1.3 kW	1.5 kW	2 kW
再生电阻值	40-50 Ω					30 Ω	20 Ω			
容许再生电力	20 W					40 W	60 W			
推荐 W	100-200 W					400-800 W	600-1,200 W			

选定上記推荐品以外的再生电阻时，请参考下记的标准

再生电阻器的各项数值并非性能保证。上述的容许电力为最低基准。

再生电阻的发热超出使用环境的容许时，请留出余量选择再生功率大的电阻。

接地

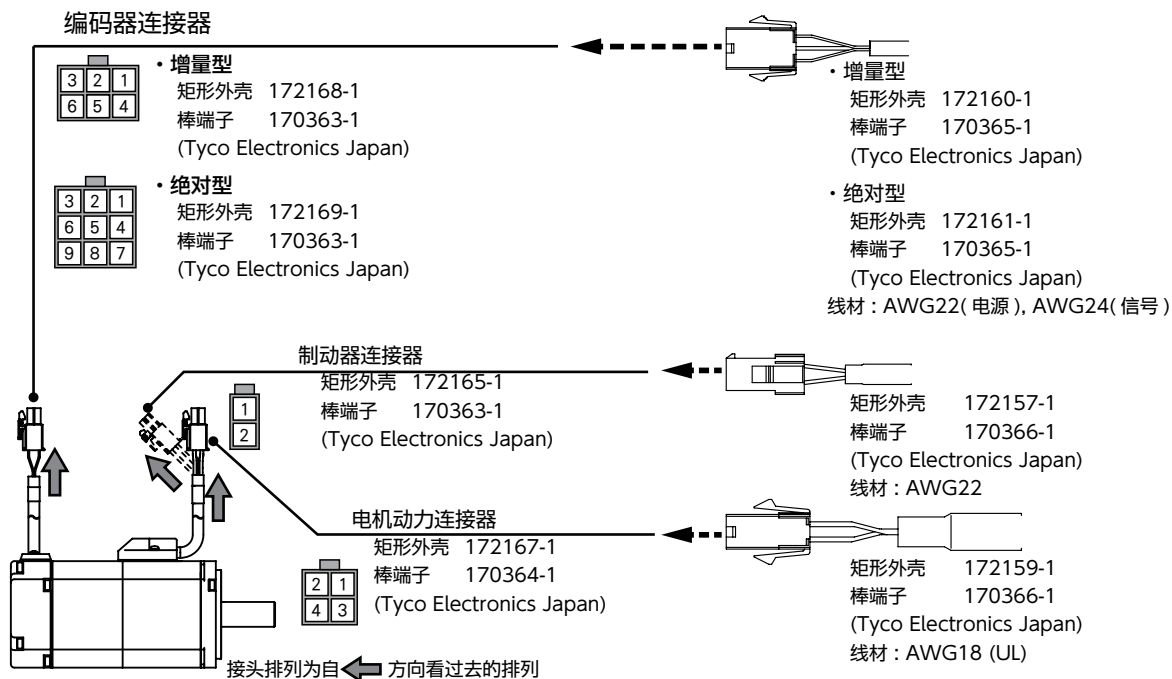
本产品为等级 I 之机器，因此具有保护接地之义务。(D 種接地：接地抵抗 100 Ω 以下)

请使用保护接地端子，藉由符合 EMC 规格之保护壳及控制盘确实地执行本产品的接地。

电机连接器与针脚排列

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

MX951



连接器名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	1	U	电机动力 U 相
	2	V	电机动力 V 相
	3	W	电机动力 W 相
	4	FG	电机机壳接地
制动器 ^(*)	1	BRK+	制动器电源 DC24V
	2	BRK-	制动器电源 GND
编码器 (增量型)	1	-	(请勿连接任何设备)
	2	+D	编码器信号 数据 +
	3	-D	编码器信号 数据 -
	4	VCC	编码器电源 +5 V
	5	SG	信号地线
	6	SHIELD	屏蔽
编码器 (绝对型)	1	BAT	外部电池 ^(*)
	2	-	(请勿连接任何设备)
	3	SHIELD	屏蔽
	4	+D	编码器信号 数据 +
	5	-D	编码器信号 数据 -
	6	-	(请勿连接任何设备)
	7	VCC	编码器电源 +5 V
	8	SG	信号地线
	9	-	(请勿连接任何设备)

*1) 仅限附制动器之电机

*2) 请以 SG(信号地线) 作为电池基准电位。

电机连接器与针脚排列

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

1 kW

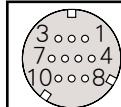
1.3 kW

1.5 kW

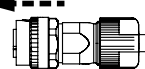
2 kW

MX102
MW102
MH102

编码器连接器



• 增量型, 绝对型 兼用
CM10-R10P-D (D7)
(DDK)



• 增量型, 绝对型 兼用

直线 CM10-SP10S-□-D

直角 CM10-AP10S-□-D

□为 S、M、L 任选其一。

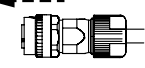
(DDK)

线材: AWG22(电源), AWG24(信号)

制动器连接器



CM10-R2P-D (D7)
(DDK)



直线 CM10-SP2S-□-D

直角 CM10-AP2S-□-D

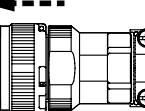
□为 S、M、L 任选其一。

(DDK)

线材: AWG18

电机动力连接器

JL04V-2E18-10PE-B-R
(JAE)



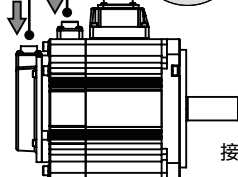
直线 JL04V-6A18-10SE-EB-R

直角 JL04V-8A18-10SE-EB-R

(JAE)

线材: AWG14 (UL)

(1 kW 也可使用 AWG16)



接头排列为自 ← 方向看过去的排列

连接器名称	Pin No.	信号名称	内容
电机动力	A	U	电机动力 U 相
	B	V	电机动力 V 相
	C	W	电机动力 W 相
	D	FG	电机机壳接地
制动器 ^(*)	1	BRK+	制动器电源 DC24V
	2	BRK-	制动器电源 GND
编码器 (增量型)	1	VCC	编码器电源 +5 V
	2	SG	信号地线
	3, 4	-	(请勿连接任何设备)
	5	+D	编码器信号 数据 +
	6	-D	编码器信号 数据 -
	7, 8, 9	-	(请勿连接任何设备)
	10	SHIELD	屏蔽
编码器 (绝对型)	1	VCC	编码器电源 +5 V
	2	SG	信号地线
	3	-	(请勿连接任何设备)
	4	BAT	外部电池 ^(*)
	5	+D	编码器信号 数据 +
	6	-D	编码器信号 数据 -
	7, 8	-	(请勿连接任何设备)
	9	SG	信号地线
	10	SHIELD	屏蔽

*1) 仅限附制动器的电机

*2) 请以 SG(信号地线) 作为电池基准电位。

EtherCAT 通信型

驱动器
型号

50 W

DB6YZ42

100 W

DB6Z142

200 W

DB61242

400 W

DB62442

750 W

DB63842

1 kW

DB64A42

C1

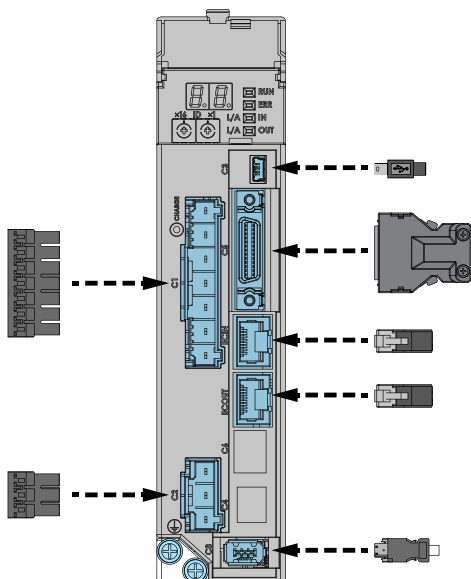
附属品

主回路电源 / 控制电源 (*)
输入连接器

C2

附属品

电机动力输出连接器 (*)



C3

USB 连接器

C5

用户 I/O 连接器

ECIN

EtherCAT 输入

ECOUT

EtherCAT 输出

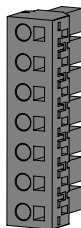
C8

编码器连接器

驱动器的形状是 200 W 的例子。
连接器的排列除此驱动器以外也是同样的。

C1

附属品

输入主回路电源 / 控制电源
输入连接器

9EDGK-7.5 07P (7pin)
(DEGSON Electronics Co.,Ltd.)

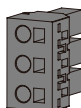
Pin No.	信号名	内容
1	L1	1 次电源输入 (主回路)
2	L2	1 次电源输入 (主回路)
3	L3	1 次电源输入 (主回路)
4	L1C	1 次电源输入 (控制回路)
5	L2C	1 次电源输入 (控制回路)
6	B1/+	外置的再生电阻器 (+)
7	B2	外置的再生电阻器 (-)

1 kW 驱动器 (DB64A42) 单相, 三相均可使用,
单相使用时, 主电路电源请连接驱动器的 L1 和 L3 的端子上。

C2

附属品

电机动力输出连接器



9EDGK-7.5 03P (3pin)
(DEGSON Electronics Co.,Ltd.)

Pin No.	信号名	内容
1	U	电机动力 U 相
2	V	电机动力 V 相
3	W	电机动力 W 相

附属品

开簧器



DG010
(DEGSON Electronics Co.,Ltd.)

*) 附属的专用开簧器是共通的, 可使用在此类的连接器上。
为避免遗失, 使用后, 请妥善保管在规定场所。

EtherCAT 通信型

驱动器
型号850
W

DB65B42

1.3
kW

DB67C42

1.5
kW

DB66B42

2
kW

DB68C42

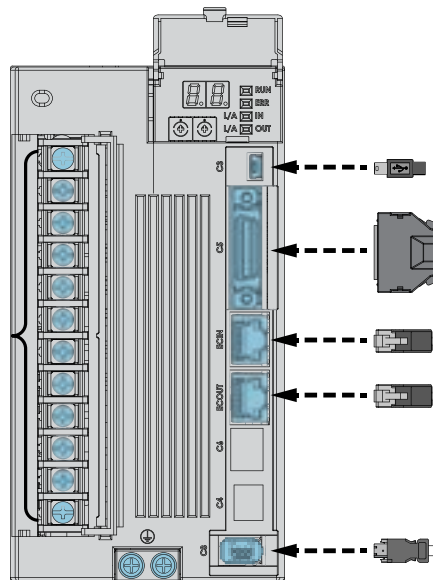
端子台

输入主回路电源
输入控制电源
外接再生电阻器连接
输出电动力

附绝缘套
2-4S 圆形端子

建议的紧固扭矩

1.0-1.2 N·m



C3

USB 连接器

C5

用户 I/O 连接器

ECIN

EtherCAT 输入

ECOUT

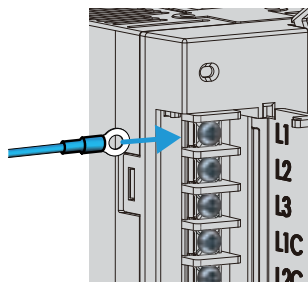
EtherCAT 输出

C8

编码器连接器

850 W, 1.3-2 kW 驱动器形状都是相同的。

端子台



信号名	内容
L1	1 次电源输入 (主回路)
L2	1 次电源输入 (主回路)
L3	1 次电源输入 (主回路)
L1C	1 次电源输入 (控制回路)
L2C	1 次电源输入 (控制回路)
P	外置的再生电阻器 (+)
RB	NC
B	外置的再生电阻器 (-)
N	(请勿连接任何设备)
U	电机动力 U 相
V	电机动力 V 相
W	电机动力 W 相

标准通用型

驱动器
型号

50 W

DB6YZ11

100 W

DB6Z111

200 W

DB61211

400 W

DB62411

750 W

DB63811

1 kW

DB64A11

C1

附属品

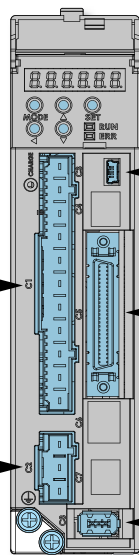
主回路电源 / 控制电源 (*)
输入连接器

C2

附属品

电机动力输出连接器 (*)

*) 附属的专用开簧器是共通的，可使用在此类的连接器上。
为避免遗失，使用后，请妥善保管在规定场所。



C3

USB 连接器

C5

用户 I/O 连接器

C8

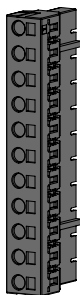
编码器连接器

驱动器的形状是 200 W 的例子。

连接器的排列除此驱动器以外也是同样的。

C1

附属品

输入主回路电源 / 控制电源
连接器1-2229794-1
(Tyco Electronics Japan)

Pin No.	信号名	内容
1	L1	1 次电源输入 (主回路)
2	L2	1 次电源输入 (主回路)
3	L3	1 次电源输入 (主回路)
4	L1C	1 次电源输入 (控制回路)
5	L2C	1 次电源输入 (控制回路)
6	B1/+	外置的再生电阻器 (+)
7	B2	外置的再生电阻器 (-)
8	B3	内部再生电阻器切换
9	⊖ 1	(预约)
10	⊖ 2	(预约)
11	⊖	请勿连接任何设备

1 kW 驱动器 (DB64A11) 单相，三相均可使用，
单相使用时，主电路电源请连接驱动器的 L1 和 L3 的端子上。

C2

附属品

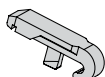
电机动力输出连接器

3-2229794-1
(Tyco Electronics Japan)

Pin No.	信号名	内容
1	U	电机动力 U 相
2	V	电机动力 V 相
3	W	电机动力 W 相

附属品

开簧器

1981045-1
(Tyco Electronics Japan)

标准通用型

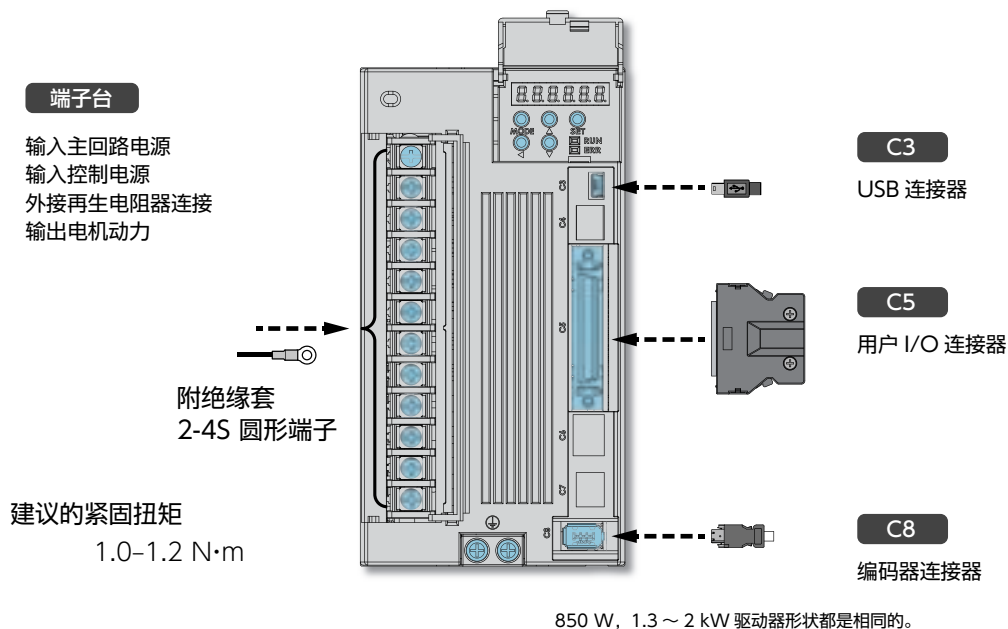
驱动器
型号

850 W DB65B11

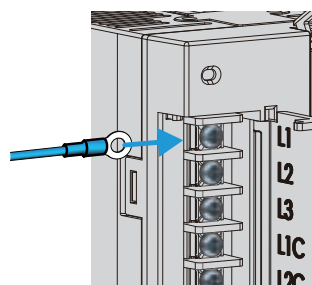
1.3 kW DB67C11

1.5 kW DB66B11

2 kW DB68C11



端子台



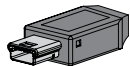
信号名	内容
L1	1 次电源输入 (主回路)
L2	1 次电源输入 (主回路)
L3	1 次电源输入 (主回路)
L1C	1 次电源输入 (控制回路)
L2C	1 次电源输入 (控制回路)
P	外置的再生电阻器 (+)
RB	NC
B	外置的再生电阻器 (-)
N	(请勿连接任何设备)
U	电机动力 U 相
V	电机动力 V 相
W	电机动力 W 相

驱动器的连接器详细

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

C3

USB 连接器

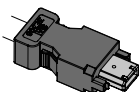


USB mini B

Pin No.	信号名	内容
1	VBUS	USB 电源 +5 V
2	D-	USB 数据 -
3	D+	USB 数据 +
4	-	(请勿连接任何设备)
5	SG	USB 信号地线

C8

编码器连接器



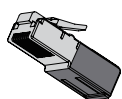
连接器 3E206-0100KV (3M)
 外壳 3E306-3200-008 (3M)
 线材: AWG22 (电源), AWG24 (信号)

Pin No.	信号名	内容
1	VCC	编码器电源 +5 V
2	SG	信号地线
3, 4	-	(请勿连接任何设备)
5	+D	编码器信号 数据 +
6	-D	编码器信号 数据 -
SHELL	FG	将屏蔽连接至连接器的铁壳上

ECIN

ECOUT

EtherCAT 连接器



RJ45

Pin No.	信号名	内容
1	TX+	送信 / 受信数据 +
2	TX-	送信 / 受信数据 -
3	RX+	受信 / 送信数据 +
4, 5	-	(请勿连接任何设备)
6	RX-	受信 / 送信数据 -
7, 8	-	(请勿连接任何设备)
SHELL	FG	将屏蔽连接至连接器的铁壳上

所使用的电缆, 必须是 TIA/EIA-568 规格的, 类别是 5e 以上的 (带屏蔽)。

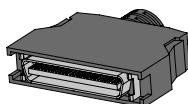


所使用的 EtherCAT 通信电缆, 必须是 TIA/EIA-568 规格的, 类别是 5e 以上的 (带屏蔽)。

C5

I/O 连接器

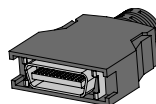
标准通用型伺服驱动器



(50 pin)

插头 10126-3000-PE (3M)
 外壳 10326 (3M)
 可用等同产品
 线材: AWG26

EtherCAT 通信型伺服驱动器



(26 pin)

插头 10126-3000-PE (3M)
 外壳 10326 (3M)
 可用等同产品
 线材: AWG26

电缆推荐

本产品并未包含连接所需的电缆。顾客可通过株式会社 MiSUMi 网购 WEBSITE 购买。

请参考以下推荐，选择符合实际使用状况的线缆。（可以使用同等级品）

若要使用超过规定长度之配线，请洽询本公司代理商。

电缆名称	AWG	UL	耐热	耐压	备注
电机动力 (750 W 以下)	18	2517	105°C	300 V	
电机动力 (850 W 以上)	14	2517	105°C	300 V	仅有 1 kW 电机可使用 AWG16 之线材。
主回路电源 包含 FG 端子电缆	14	1015	105°C	600 V	仅有 1 kW 电机可使用 AWG16 之线材。
控制回路	18	1015	105°C	600 V	
编码器	电源：22 信号：24	20276	80°C	30 V	带屏蔽的双绞电缆 20 m 以下
用户 I/O	26	1007	80°C	300 V	带屏蔽的双绞电缆 2 m 以下
再生电阻器	18	1015	105°C	600 V	
制动器	18	2517	105°C	300 V	1 对 (2 芯)

电缆名称	规格	备注
EtherCAT 通信	CAT5e	推荐屏蔽线。

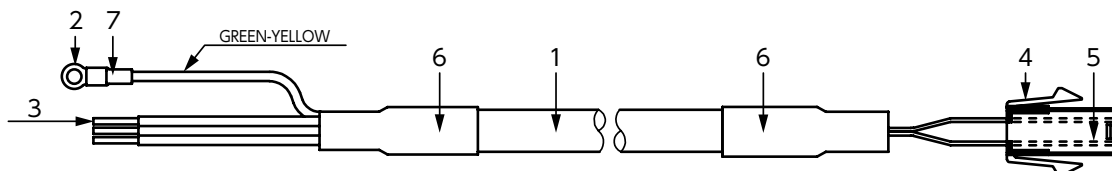
电机动力电缆

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

MX951

4 HOUSING

Pin No.	Signal	Color
1	U	RED
2	V	WHITE
3	W	BLUE
4	FG	GREEN - YELLOW



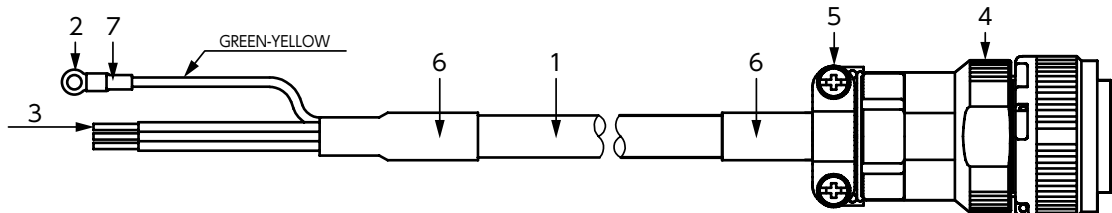
No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA3CT-18-4 (for fixed wiring) NA3CTR-18-4 (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	RING TONGUE TERMINAL	R2-4	J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.
3	FERRULE	216-143	WAGO JAPAN
4	HOUSING	172159-1	Tyco Electronics JAPAN
5	TERMINAL	170366-1	Tyco Electronics JAPAN
6	SUMITUBE	F(Z) 11x0.25	Sumitomo Electric Industries
7	(MARKER TUBE)	(arbitrary)	(arbitrary)

电机动力电缆

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kWMX102
MM102
MH102

4 PLUG

Pin No.	Signal	Color
1	U	RED
2	V	WHITE
3	W	BLUE
4	FG	GREEN - YELLOW



No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA6CT-14-4 (for fixed wiring) NA6CTR-14-4 (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	RING TONGUE TERMINAL	R2-4	J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.
3	FERRULE	216-106	WAGO JAPAN
4	PLUG	JL04V-6A18-10SE-EB-R	JAE
5	CABLE CLAMP	JL04V-18CK13-CR-R	JAE
6	SUMITUBE	F(Z) 14x0.3	Sumitomo Electric Industries
7	(MARKER TUBE)	(arbitrary)	(arbitrary)

编码器通信电缆

(增量型)

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

MX951

2 HOUSING

Pin No.	Signal
1	VCC
2	GND
3	—
4	—
5	+ D
6	— D
7	SHIELD

1

Shield

AWG22

AWG22

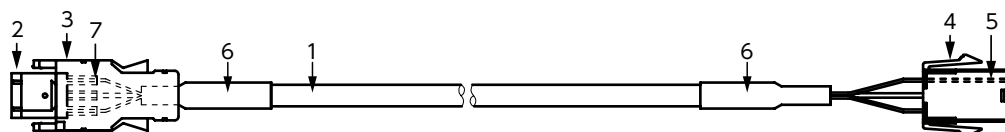
AWG24

AWG24

Soldering

4 HOUSING

Pin No.	Signal
1	—
2	+ D
3	— D
4	VCC
5	GND
6	SHIELD



No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA20276TSB-C (for fixed wiring) NA20276RRSB-C (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	HOUSING	3E206-0100KV	3M
3	COVER	3E306-3200-008	3M
4	HOUSING	172160-1	Tyco Electronics JAPAN
5	TERMINAL	170365-1	Tyco Electronics JAPAN
6	SUMITUBE	F(Z) 7x0.25	Sumitomo Electric Industries
7	SUMITUBE	F(Z) 3/64 or 1.5x0.2	Sumitomo Electric Industries

编码器通信电缆

(增量型)

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

MX102

MM102

MH102

2 HOUSING

Pin No.	Signal
1	VCC
2	GND
3	—
4	—
5	+ D
6	— D
7	SHIELD

1

Shield

AWG22

AWG22

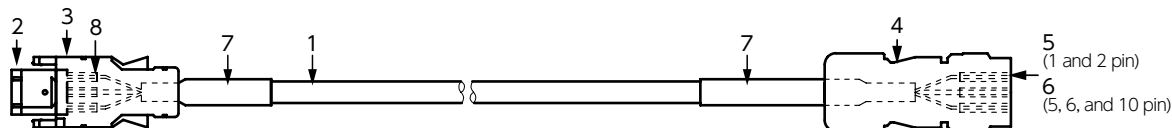
AWG24

AWG24

Soldering

4 HOUSING

Pin No.	Signal
1	VCC
2	GND
3	—
4	—
5	+ D
6	— D
7	—
8	—
9	—
10	SHIELD



No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA20276TSB-C (for fixed wiring) NA20276RRSB-C (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	HOUSING	3E206-0100KV	3M
3	COVER	3E306-3200-008	3M
4	HOUSING	CM10-SP10S-M	DDK
5	TERMINAL	CM10-#22SC(C1)(D8)	DDK
6	TERMINAL	CM10-#22SC(C2)(D8)	DDK
7	SUMITUBE	F(Z) 7x0.25	Sumitomo Electric Industries
8	SUMITUBE	F(Z) 3/64 or 1.5x0.2	Sumitomo Electric Industries

编码器通信电缆

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

1 kW

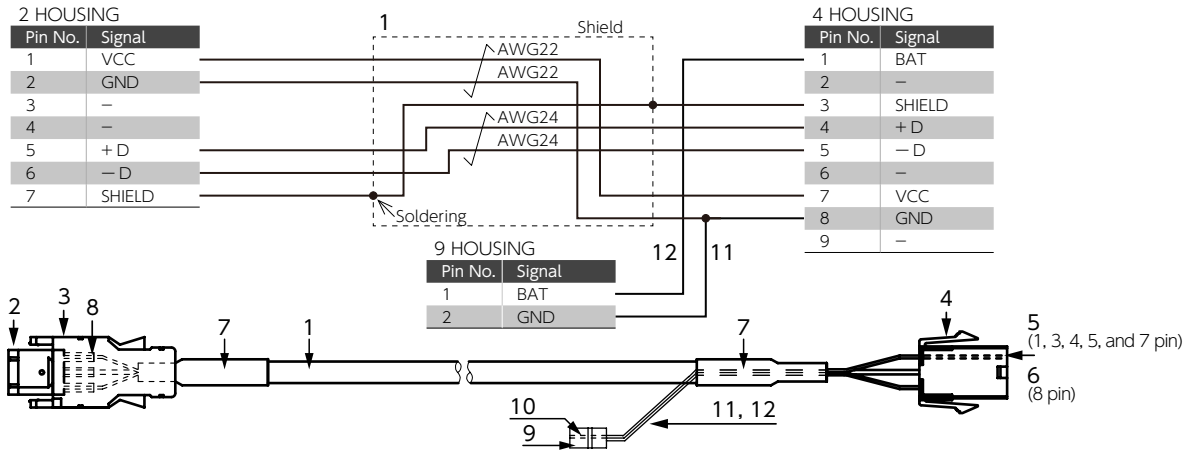
1.3 kW

1.5 kW

2 kW

(绝对型)

MX951



No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA20276TSB-C (for fixed wiring) NA20276RRSB-C (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	HOUSING	3E206-0100KV	3M
3	COVER	3E306-3200-008	3M
4	HOUSING	172161-1	Tyco Electronics JAPAN
5	TERMINAL	170365-1	Tyco Electronics JAPAN
6	TERMINAL	170366-1	Tyco Electronics JAPAN
7	SUMITUBE	F(Z) 7x0.25	Sumitomo Electric Industries
8	SUMITUBE	F(Z) 3/64 or 1.5x0.2	Sumitomo Electric Industries
9	HOUSING	DF3-2EP-2C	Hirose Electric
10	TERMINAL	DF3-EP2428PCFA	Hirose Electric
11	CABLE	NAUL1007-24-BK	MISUMI Group Ink
12	CABLE	NAUL1007-24-R	MISUMI Group Ink

编码器通信电缆

电机
输出功率

50 W

100 W

200 W

400 W

750 W

850 W

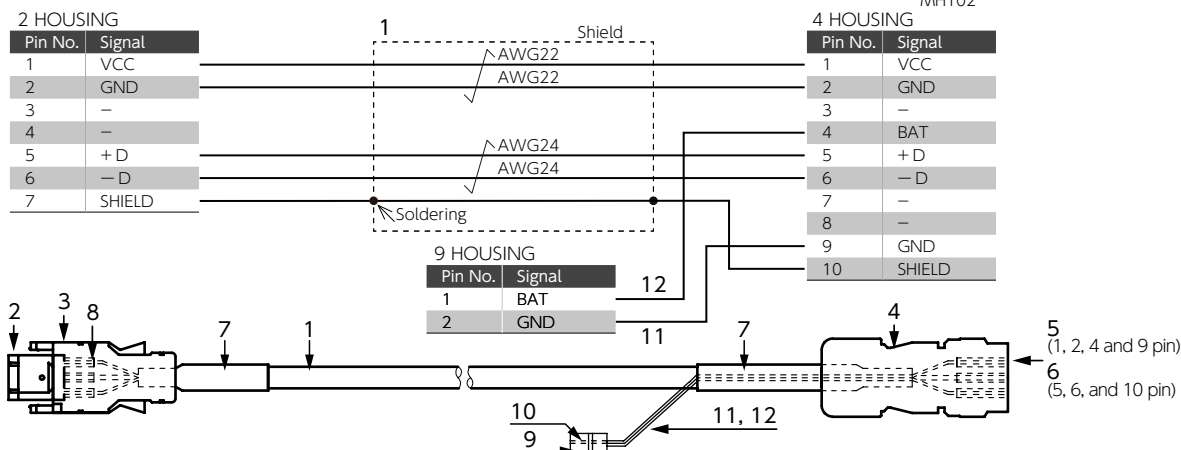
1 kW

1.3 kW

1.5 kW

2 kW

(绝对型)

MX102
MM102
MH102

No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	NA20276TSB-C (for fixed wiring) NA20276RRSB-C (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	HOUSING	3E206-0100KV	3M
3	COVER	3E306-3200-008	3M
4	HOUSING	CM10-SP10S-M	DDK
5	TERMINAL	CM10-#22SC(C1)(D8)	DDK
6	TERMINAL	CM10-#22SC(C2)(D8)	DDK
7	SUMITUBE	F(Z) 7x0.25	Sumitomo Electric Industries
8	SUMITUBE	F(Z) 3/64 or 1.5x0.2	Sumitomo Electric Industries
9	HOUSING	DF3-2EP-2C	Hirose Electric
10	TERMINAL	DF3-EP2428PCFA	Hirose Electric
11	CABLE	NAUL1007-24-BK	MISUMI Group Ink
12	CABLE	NAUL1007-24-R	MISUMI Group Ink

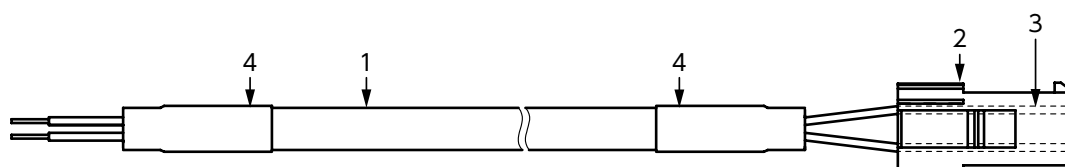
制动器电缆

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kW

MX951

2 HOUSING

Pin No.	Signal	Color
1	BRK +	BRACK
2	BRK -	BRACK



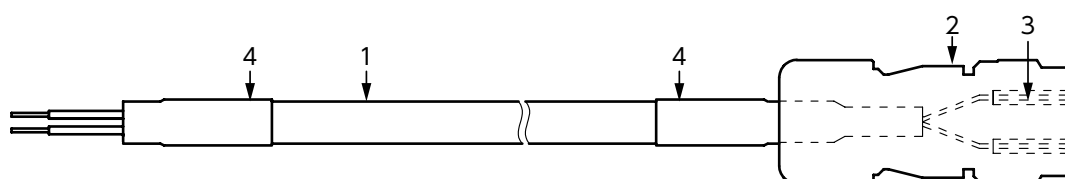
No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	MAST-UL2517-19-2 (for fixed wiring) NA3UCR-18-2 (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	HOUSING	172157-1	Tyco Electronics JAPAN
3	TERMINAL	170366-1 or 170639-1	Tyco Electronics JAPAN
4	SUMITUBE	F(Z) 8x0.25	Sumitomo Electric Industries

制动器电缆

电机
输出功率50
W100
W200
W400
W750
W850
W1
kW1.3
kW1.5
kW2
kWMX102
MM102
MH102

2 PLUG

Pin No.	Signal	Color
1	BRK +	BRACK
2	BRK -	BRACK



No.	Item	Model	Supplier
1	CABLE	MAST-UL2517-19-2 (for fixed wiring) NA3UCR-18-2 (for movable wiring)	MISUMI Group Ink
2	PLUG	CM10-SP2S-M-D	DDK
3	CONTACT	CM10-#22SC(S2)(D8)-100	DDK
4	SUMITUBE	F(Z) 8x0.25	Sumitomo Electric Industries

07 I/O 连接示例

新功能

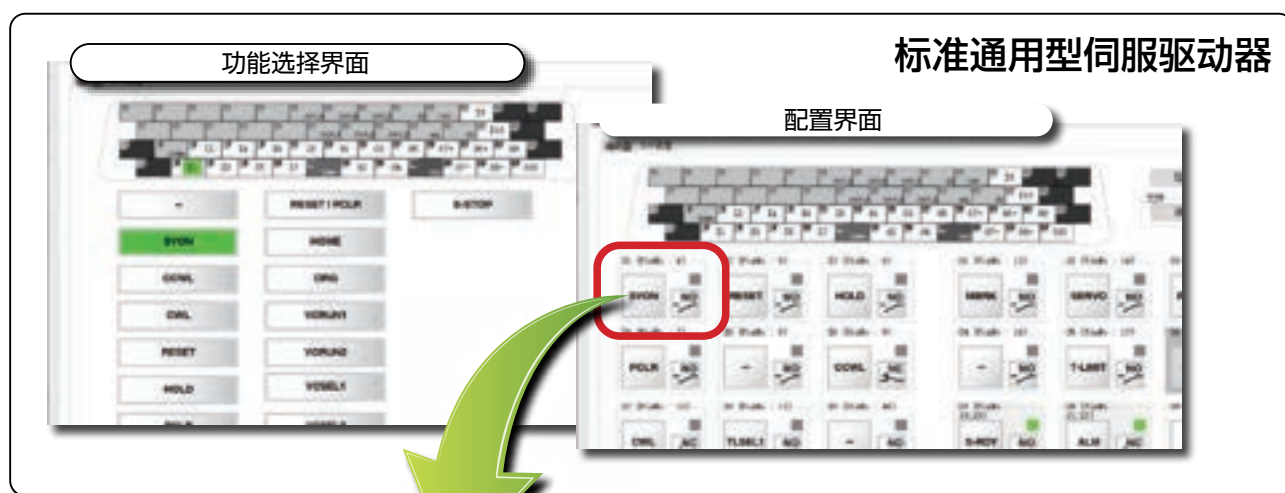
专用软件 "S-TUNE II"

I/O 功能自由配置

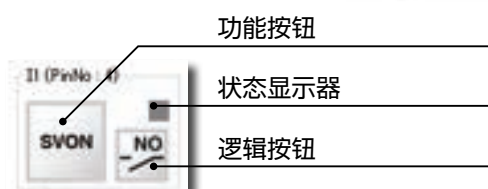


现在支持 I/O 连接器的功能分配。

除了传统的预设模式外，I/O 连接器的输入和输出信号现在可以分别设置为自由排列和自由组合。

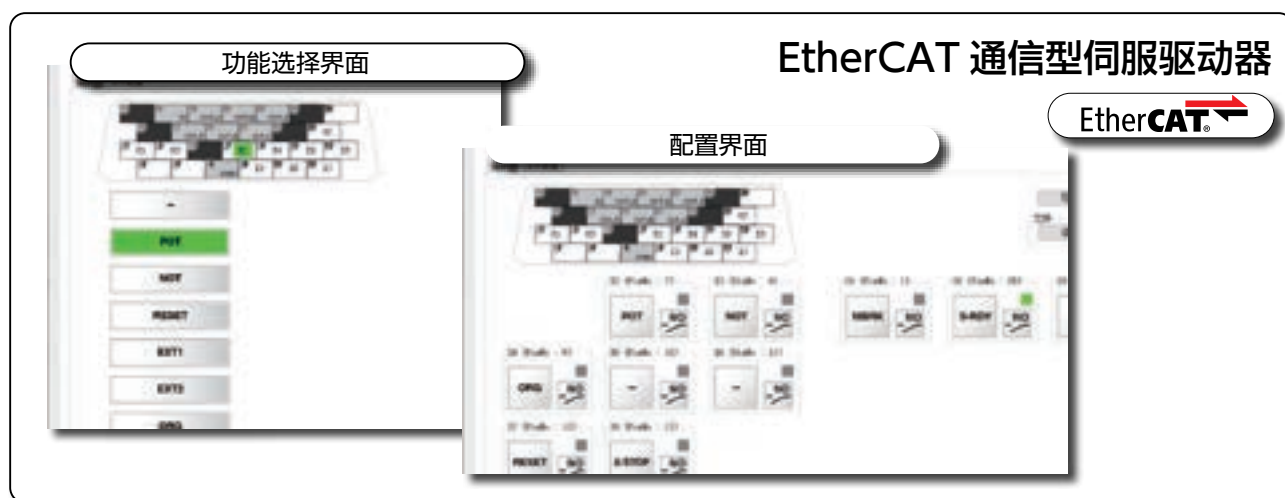


关于输入 / 输出设定部分



可以选择要分配的功能和输入输出逻辑（正逻辑：NO/ 负逻辑：NC），并且可以显示当前 I/O 的输入输出状态。

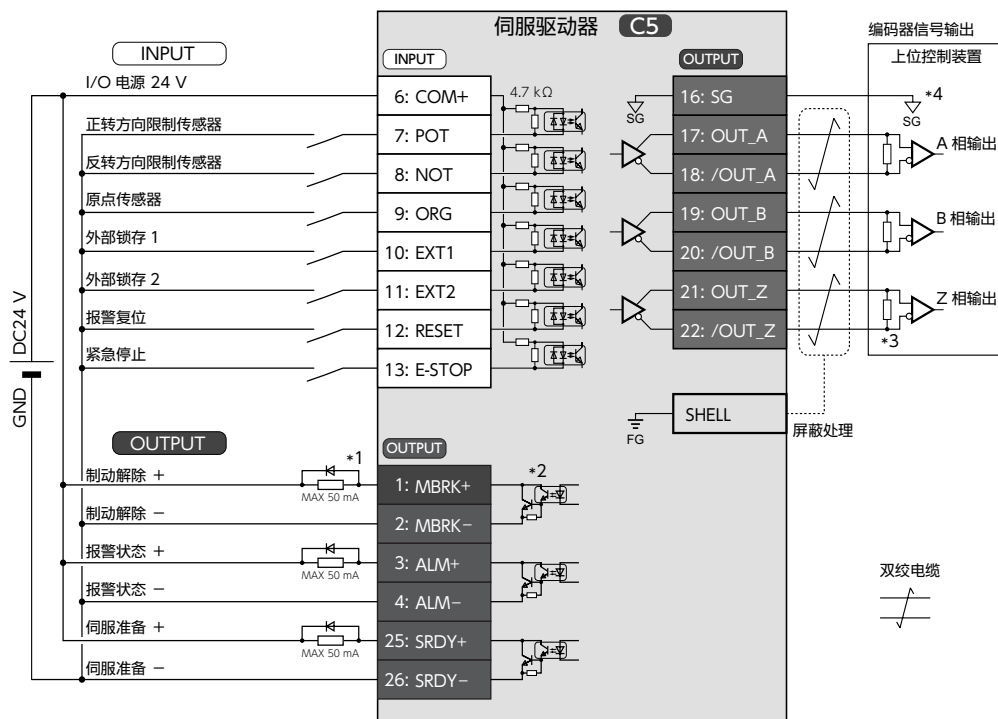
NO: Normally Open, NC: Normally Closed



· 连接器布局，配置可能的功能根据各不同驱动器而不同。

EtherCAT 通信

标准配线形式



*1) 驱动包含继电器等的电感器作为负荷时，请连接保护回路（二极管）。
不能直接驱动电机的制动器。必须接入继电器（带二极管）回路使用。

*2) 输出回路构成为集电极开路之达林顿耦合输出。与继电器或光耦合器连接。
请注意，晶体管 ON 时的集电极与发射极之间的电压 V_{CE} (SAT) 约为 1 V，一般的 TTL IC 无法满足 V_{IL} ，因此无法直接连接。

*3) 请务必连接 220 Ω 左右的终端电阻器。

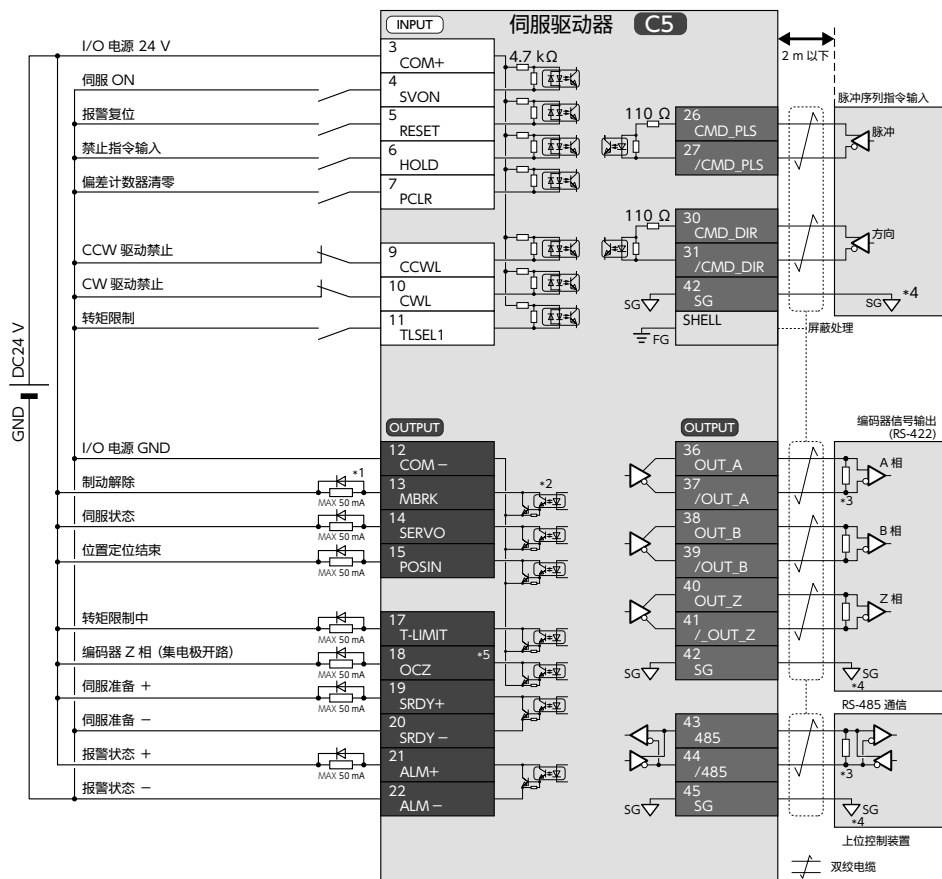
*4) 请连接到与驱动器的编码器输出信号所连接的上位控制装置通信 IC 的信号地线上。
若将信号地线连接到控制电源的 GND 上，可能会导致运转错误。

*5) 若 Z 相脉冲宽度过于窄导致上位控制装置无法正确辨识时，请降低编码器脉冲输出分频 (No.276.0、No.278.0)，或降低转速、以扩大脉冲宽度。
脉冲宽度 ms = 2 / 转速 r/min / (输出分频 × 编码器的分辨率) × 60 × 1,000

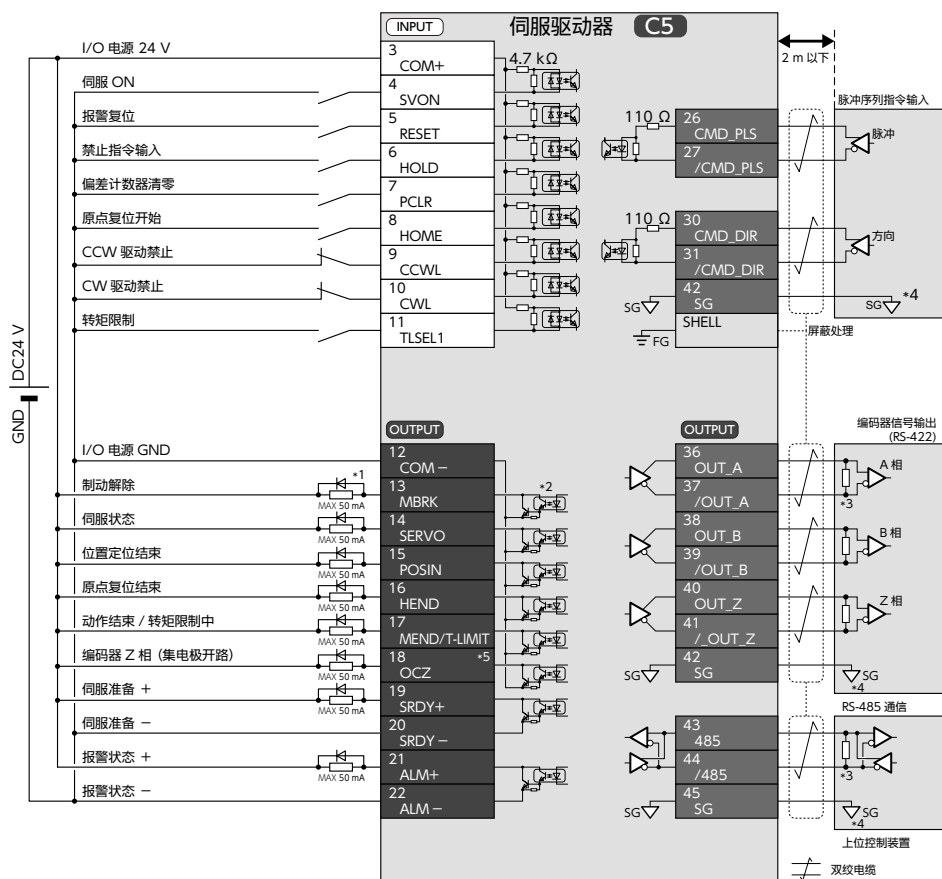
*6) 使用可变电阻器 (VR) 及电阻器 (R) 构成指令回路时，若要将指令输入电压范围设定为 -10 V 到 +10 V，请选用 2 kΩ 1/4 W 以上的 VR，100 Ω ~ 200 Ω 1/4W 以上的 R。

位置控制模式

脉冲序列指令（差分 | 标准 I/O 设定）

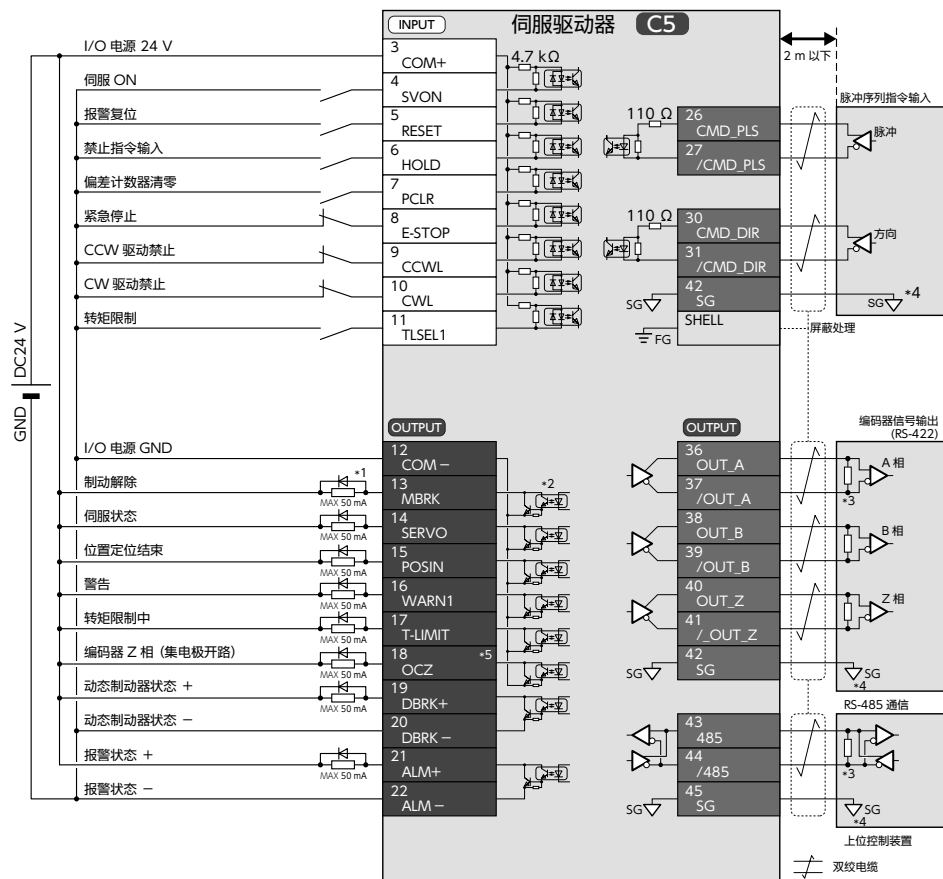


脉冲序列指令（差分 | 自定义 I/O 设定 -1）

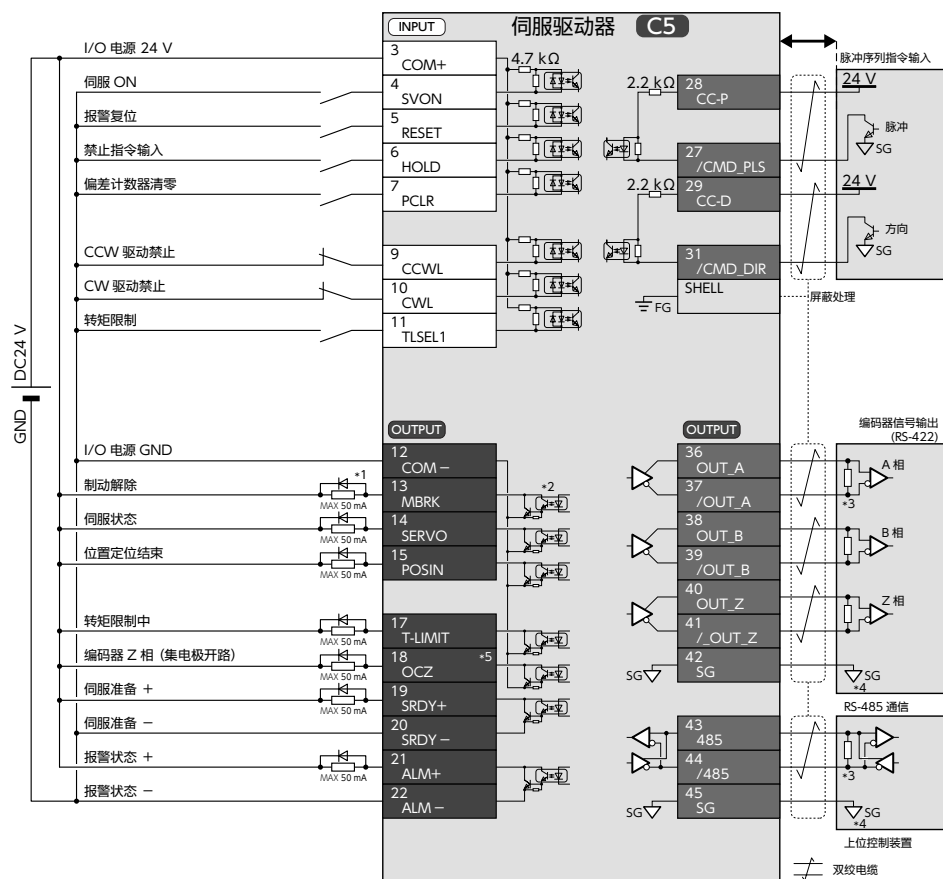


位置控制模式

脉冲序列指令（差分 | 自定义 I/O 设定 -2）

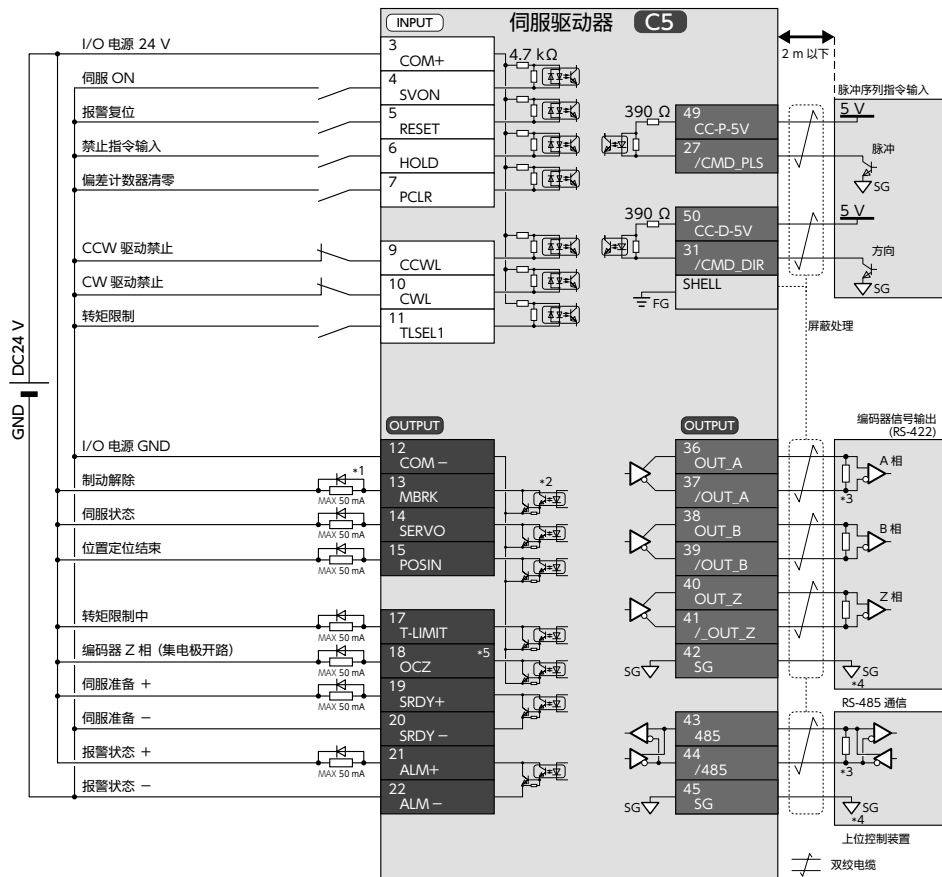


脉冲序列指令（24 V 集电极开路 | 标准 I/O 设定）

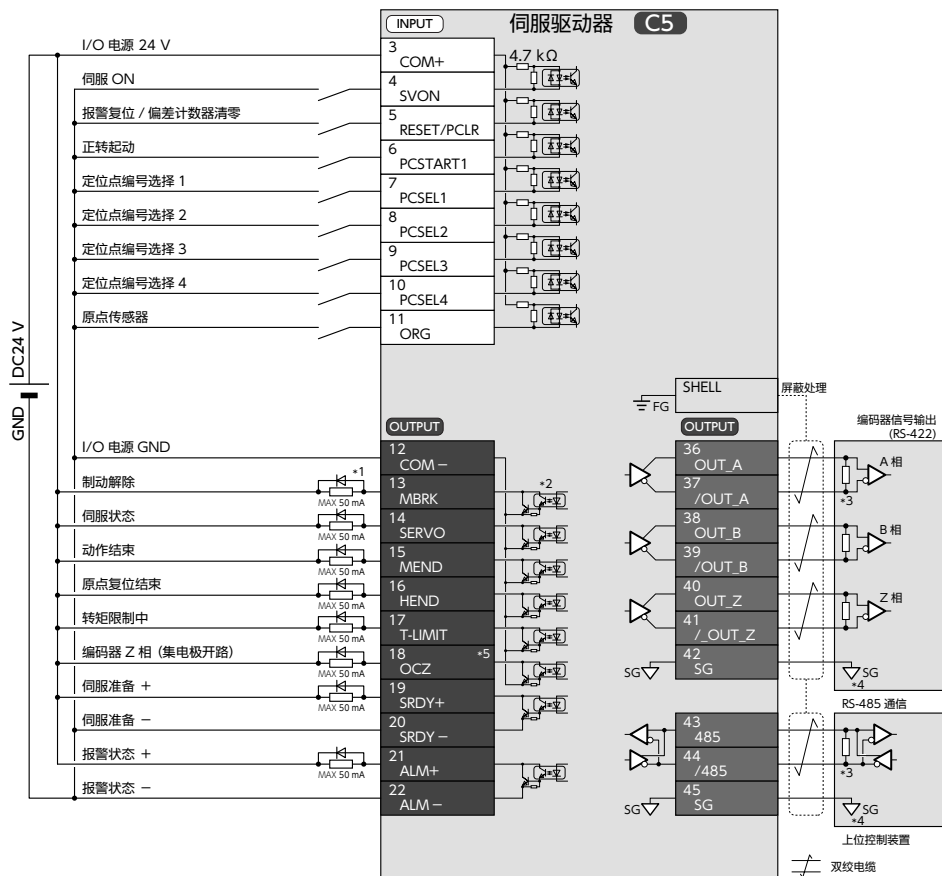


位置控制模式

脉冲序列指令 (5 V 集电极开路 | 标准 I/O 设定)

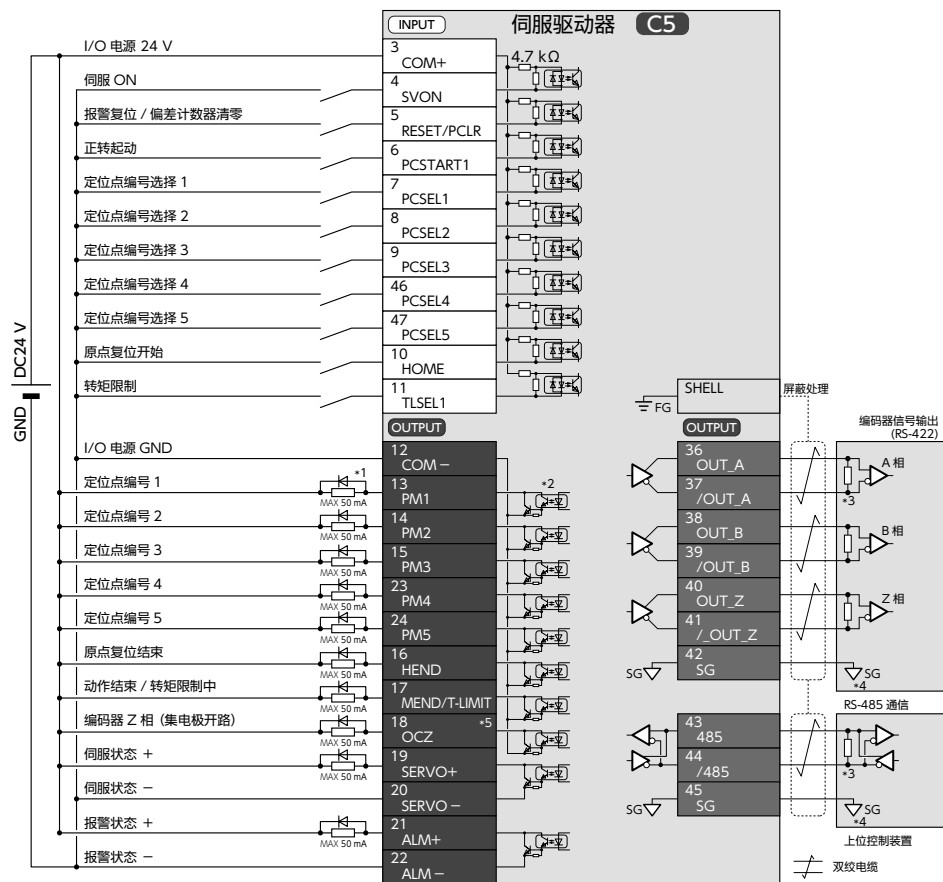


内部位置指令 (标准 I/O 设定)



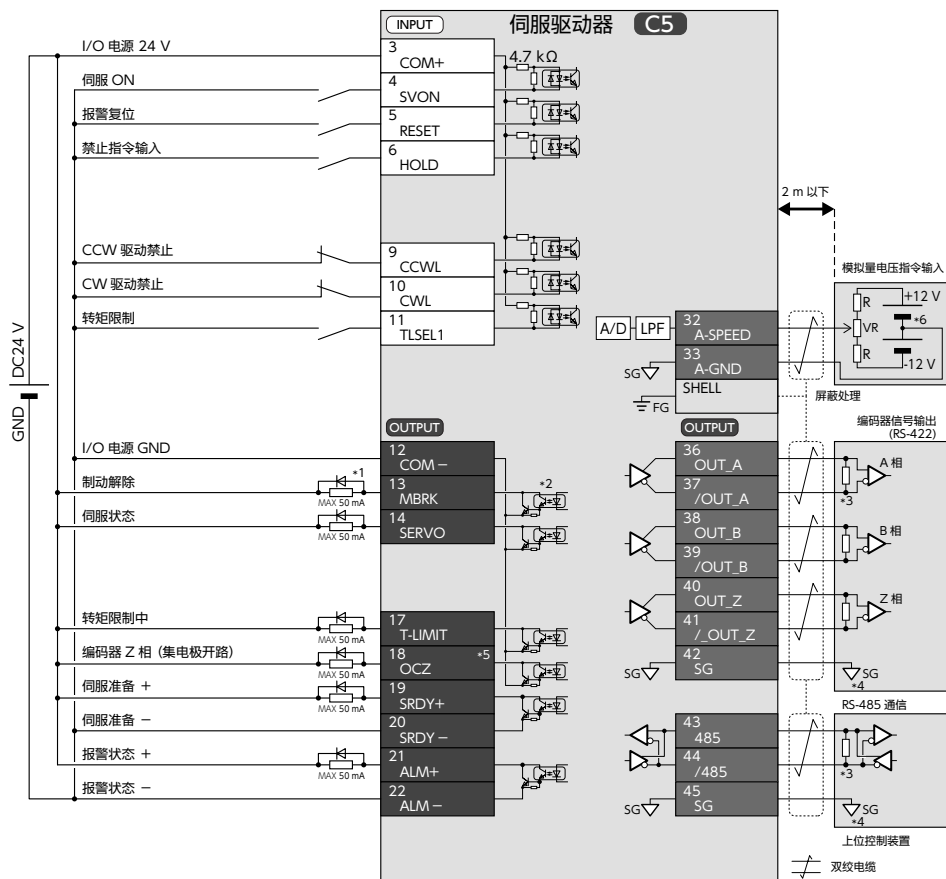
位置控制模式

内部位置指令（自定义 I/O 设定）

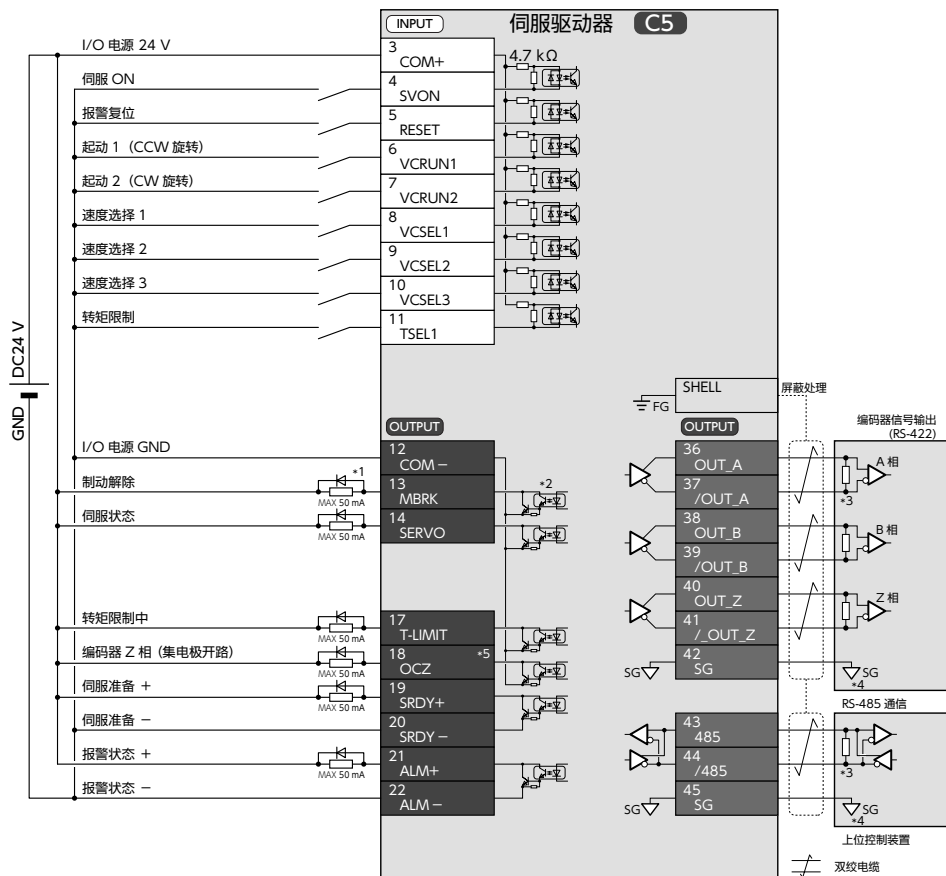


速度控制模式

模拟量速度指令

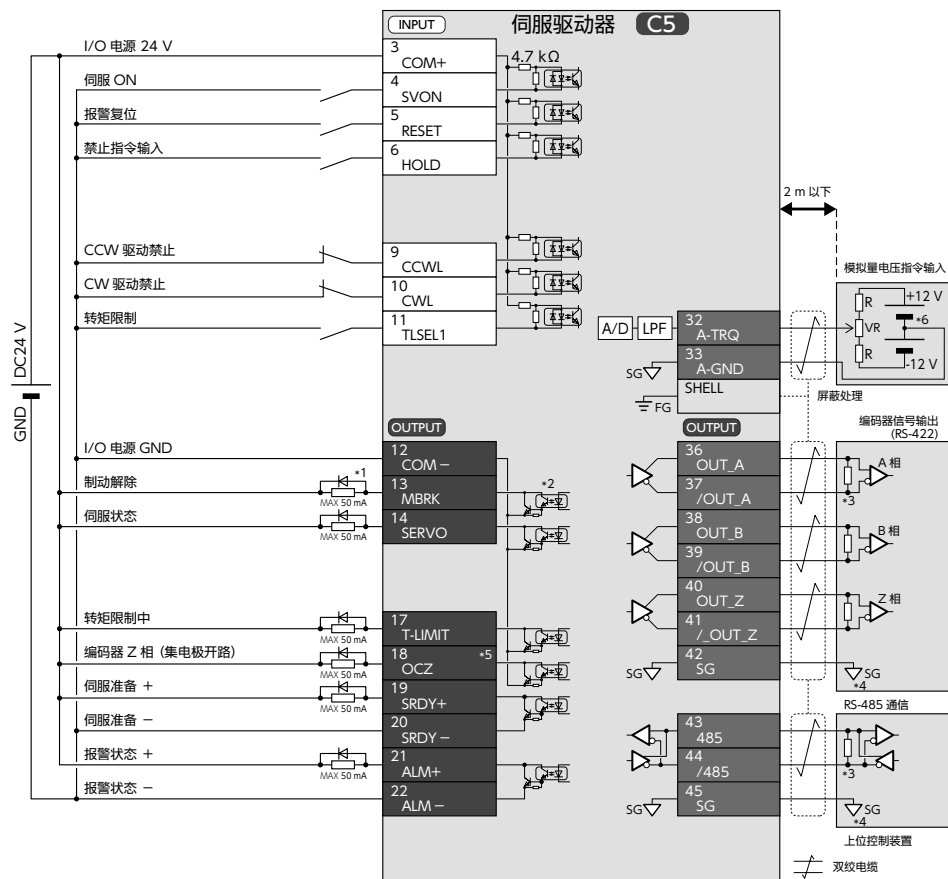


内部速度指令



转矩控制模式

模拟量转矩指令



忽视显示内容、以错误方法使用本产品，可能产生危害及损伤，其程度，以下列标示区分。

 危险	「预期可能导致死亡或重伤等危险」。		不可执行的「禁止」内容。
 注意	「预期可能造成伤害或发生财产损失情况」。		务必执行的「强制」内容。

预期之有害现象，以下列标志标示之。

	全面注意、危险 造成不可预期的动作、不稳定动作、失控 无法充分发挥产品性能、缩短产品寿命		酿成火灾
	造成触电		导致受伤
	造成烧烫伤		形成故障、破损

 危险		
标志	预防措施（禁止或应执行事项）	预期现象
设置、配线		
	绝对不可将电机直接上商用电源。	
	电机、驱动器附近，不可放置易燃物。	
	驱动器务必以保护壳保护之，外壳或其他机器与驱动器之间，应保持使用说明书之规定距离。	
	应设置于尘埃量少，且接触不到水、油等的场所。	
	电机、驱动器，应安装于金属等非可燃物上。	
	配线作业必须由电气工程专门人员执行。	
	电机、驱动器的 FG 端子，务必接地。	
	配线作业执行前，务必将供电侧断路器扳下。配线作业应正确、确实的进行。	
	电缆应确实连接，通电部位应确实以绝缘物做好绝缘。	
操作、运转		
	绝对不可用手触碰驱动器内部。	
	不可使电缆受损、不当施加外力、承载重物、受夹。	
	绝对不可碰触运转中的电机转动部。	
	不可使用于有水的场所，或腐蚀性环境、易燃性气体环境、易燃物附近。	
	不可使用于振动、冲击激烈的场所。	
	电缆浸渍在油、水的状态下，不可使用。	
	不可用沾湿的手，进行配线或操作。	
	不可徒手触碰轴端键槽电机的键槽。	
	电机、驱动器的散热片，高温，勿碰。	
	不可使用外部动力驱动电机。	
其他使用上注意事项		
	地震发生后，务必进行安全确认。	
	为确保地震时不会引起火灾及人身伤亡，应确实进行设置、安装。	
	应设置外部紧急停止电路，以备紧急时能实时停止运转并切断电源。	
保养、点检		
	绝对不可进行拆卸。	
	驱动器具有危险的高压电部分。进行配线及检查等工作时，务必切断电源，让内部电压放电 15 分钟以上。	

⚠ 注意		
标志	预防措施（禁止或应执行事项）	预期现象
设置、配线		
⊘	不可直接用手触碰连接器端子。	⚠ ⚠
	不可阻塞通风口。不可使异物进入内部。	⚠ ⚠
!	电机与驱动器应遵守指定的组合。	⚠ ⚠
	试运转时，应采电机固定、与机械分离的状态，待动作确认后，再安装到机械上。	⚠
	请遵守指定的安装方法及方向。	⚠ ⚠
	请根据本体重量、产品额定输出，进行相应的适当安装。	⚠ ⚠
操作、运转		
⊘	请勿踩在产品上、或在产品上放置重物。	⚠ ⚠ ⚠
	绝不可进行极端的调整变更，会造成运作不稳定。	⚠
	停电后恢复供电时，可能出现突发性启动，请勿靠近机械。机械应设定为重新启动时也能确保人身安全的模式。	⚠
	勿用于日光直射的地方。	⚠
	勿施加强力冲击。	⚠
	绝对不可使用设置于主电源侧的电磁接触器进行电机的运转、停止。	⚠
	装设于电机的制动器为保持用，不可用做一般制动。	⚠ ⚠
	勿使用故障、破损的电机和驱动器。	⚠ ⚠ ⚠
!	确认电源规格正常。	⚠
	保持用制动器并非确保机械安全的停止装置。应在机械上另行装设确保安全用的停止装置。	⚠
	警报发生时，应排除原因、确保安全后，解除警报，重新启动。	⚠
	与制动控制继电器做串连，并连接紧急停止断路继电器。	⚠ ⚠
搬运、保管		
⊘	不可保管于会淋雨或接触水气的地方、或存在有毒气体、液体之处。	⚠
	搬运时，不可持握电缆或电机轴部。	⚠ ⚠
	搬运或设置时，应避免掉落或倾倒。	⚠
!	需要长时间保存时，请联络咨询窗口。	⚠
	请保管于使用说明书规定之保管环境场所。	⚠
其他使用上注意事项		
!	废弃电池时，请用胶布等做电池绝缘，并依各地区规定处理。	
	废弃时，请以工业废弃物处理。	
保养、检查		
⊘	除本公司外，请勿进行拆卸修理。	⚠
	请勿频繁的开关电源。	⚠
	通电中或刚切断电源不久，电机、驱动器的散热片及再生阻抗器等，可能处于高温状态，请勿触摸。	⚠ ⚠
!	驱动器或电机故障时，应切断控制电源及主回路电源。	⚠
	长时间不使用时，务必切断电源。	⚠

08 安全注意事项

使用注意事项

本产品、及搭载本产品之装置的出口

在本产品的最终用途以及使用者为军事或者武器等有来往的时候,可能成为「外汇以及国际贸易法」限制的对象。

本产品及搭载本产品之机器等,用于人命相关用途时

本产品是以一般工业产品为对象所设计、制造。无法使用于医疗机器等方面。

本产品用于核能、航天、交通工具等特殊环境、用途时

请事先洽询本公司。

本产品使用在故障时预期会发生重大事故、损失的装置上时

请务必连接安全装置或保护机器后使用之。

外加超过本产品电源规格之电压时

驱动器可能起火或冒烟。请确实注意配线,并务必于通电前确认配线正确。使用在无尘室中,请特别注意。

电机轴在未做电气接地的状态下运转

依装置或设置环境不同,电机轴承受电蚀可能造成轴承声音增大。请确实做接地确认及校验。

在外来干扰或静电影响大的环境下运转

本产品设计、制造时均经过充分的噪声测试,但仍可能因使用环境而出现不可预期的动作。设计故障安全防护装置的同时,也请详加考虑装置可动范围内的安全确保。

使用于本产品规格范围外

不在保证范围内。请特别注意。

保养、点检

为求安全的使用本产品,请定期进行驱动器、电机的保养、检查。安全确认后,始得进行检查作业。

本产品的默认运转条件如下。

- 周围温度: 年平均30°C (不可超过规格温度范围)
- 负载率: 80%以下
- 运转时间: 20小时/日以下

日常检查: 请于每次开始运转时实施。

- 确认周围温度、湿度、大气环境
- 无灰尘、异物。尤其是通风口,不可有阻塞物
- 配线不可过度弯曲;配线无损伤
- 电源电压在使用范围内
- 装置可动部范围内无异物
- 通电时、开始运转后,无异音、异臭

定期检查: 请以1年实施1次为目标。

- 驱动器、电机的紧固螺丝无松脱
- 驱动器、电机、电缆、端子台等,未因过热出现变形、变色
- 配线固定部、端子台螺丝无松脱

保证

保证期间

产品保证期间,自本公司制造月起算18个月。

附有制动器的电机场合,以轴的加速・减速次数不超出寿命为准。

保证内容

按照使用说明书正常使用的状态下,于保证期内发生故障时,提供无偿修理。但是,即使在保证期内,若发生下列情形,则为有偿修理。

- 错误的使用方法,以及不当修理或改造引发之故障。
- 购买后摔落及运送时损伤造成之故障。
- 使用于产品规格范围外。
- 火灾、地震、雷击、风灾、水害、盐害、电压异常、其他天灾、灾害所引发之故障。
- 水、油、金属片、其他异物侵入时。

此外,记载标准寿命的部件,超过个别寿命时,亦不无偿提供。

保证范围仅交货本体,交货品故障引发的损害,亦不提供补偿。

制造厂商

ニデックインスツルメンツ株式会社

(東京営業所) 〒141-0032 東京都品川区大崎 1-20-13 ニデックビル南館

TEL : 03-5740-3006

FAX : 03-6843-3123

(本社) 〒393-8511 長野県諏訪郡下諏訪町 5329

TEL : 0266-27-3111

FAX : 0266-28-5833

尼得科仪器（深圳）有限公司

广东省东莞市石龙镇上塘路 38 号 邮编 523325

TEL : (86) 769-8611-4520

FAX : (86) 769-8611-6590

尼得科三协仪器（上海）有限公司

上海市长宁区遵义路 100 号虹桥南丰城 B 座 12 楼 邮编 200051

TEL : (86) 21-5275-3290

FAX : (86) 21-5276-9119

NIDEC INSTRUMENTS CORPORATION

(Tokyo Office) Nidec bldg., south bldg., 1-20-13, Osaki, Shinagawa-ku, Tokyo 141-0032, Japan

TEL : (81)-3-5740-3006

FAX : (81)-3-6843-3123

(Head Office) 5329, Shimosuwa-machi, Suwa-gun, Nagano 393-8511, Japan

TEL : (81)-266-27-3111

FAX : (81)-266-28-5833

日本 / 亚洲主要据点



2023 年 4 月 1 日, 日本电产三协株式会社将其名称改为「尼得科仪器株式会社」。

咨询

期盼您仔细阅读本「使用说明书」, 正确、安全的使用本产品。

为提高产品性能, 可能未经预告即变更规格。请悉知。

产品目录・使用说明书的内容会无预告进行变更。

谢绝擅自转载、复制产品目录・使用说明书的部分或全部内容。



(C) 2023 Nidec-Instruments Corporation
MAY, 2023

+A2

