



AC 서보 드라이브 다이렉트 드라이브 DYNASERV



품질 및 환경 매니지먼트
시스템의 국제 규격
ISO9001, ISO14001을
취득하였습니다.



JQA-0422

JQA-EM0202

■ 개요

DYNASERV는 고정도, 고속, 고토크의 외부 회전자형(Outer Rotor Type) 다이렉트 드라이브 모터입니다.

광학식 엔코더를 내장한 알루미늄 강체에 고정도, 토크 중량비가 좋은 DM□□모터. 자기식 엔코더를 내장한 철제 강체에 슬림형으로 특화시킨 DR5H00 모터, 내구성이 뛰어나고 대구경의 중공(hollow hole)을 갖춘 DR□□ 모터. 그리고 앰솔루트 위치 검출 기능을 갖춘 DB5C 모터가 준비되어 있습니다.

■ 특징

●DM□□ 모터 고정도·고분해능 모델

DM1A, DM1B, DM1C가 있으며, DM1B에는 높이가 낮은 플랫폼 모델(DM1B-006)이 있습니다. DM1C는 외경을 조절하여 직경이 작은 형태입니다.

- 고정도, 고분해능
- 광학식 엔코더 내장
- 토크 중량비 양호
- 알루미늄 강체

●DR5H00 모터 슬림형 모델

두께 42mm의 10N·m, 20N·m와 두께 62mm의 40N·m 모델이 준비되어 있습니다.

- 슬림한 42mm와 62mm
- 자기식 엔코더 내장
- 엔코더 분해능 3,407,872pulse/rev, 반복 재현 정도 ±0.4초

●DR□□ 모터 대구경 중공·고속 회전·고토크 모델

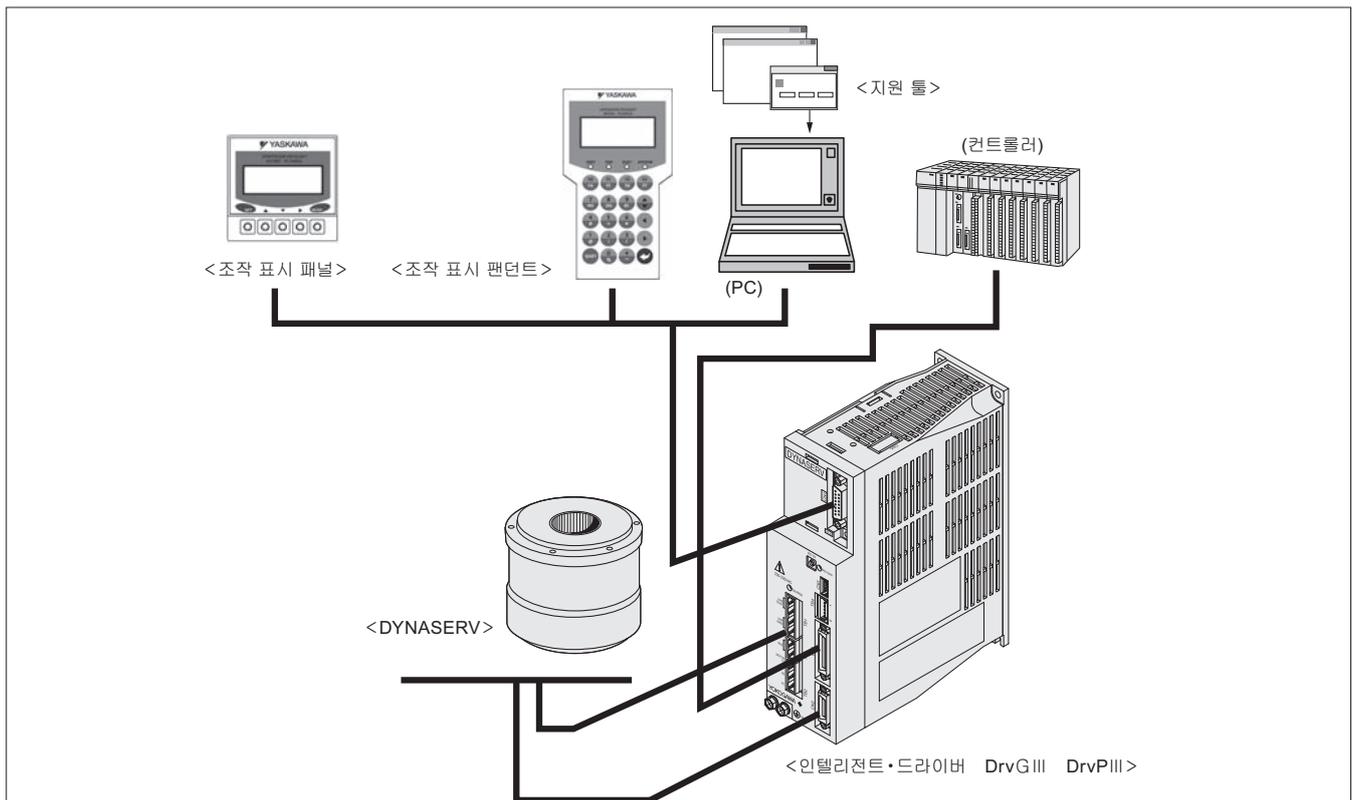
DR1A, DR1E, DR1B, DR5A, DR5E, DR5B, DR5C가 있으며 DR5□는 고속 회전 용도에 적용할 수 있습니다.

- 대구경 중공, 고속 회전, 고토크
- 우수한 내환경성
- 자기식 엔코더 내장
- DR5A, DR5E, DR5B, DR5C는 고속 회전용

●DB5C 모터 앰솔루트 모델

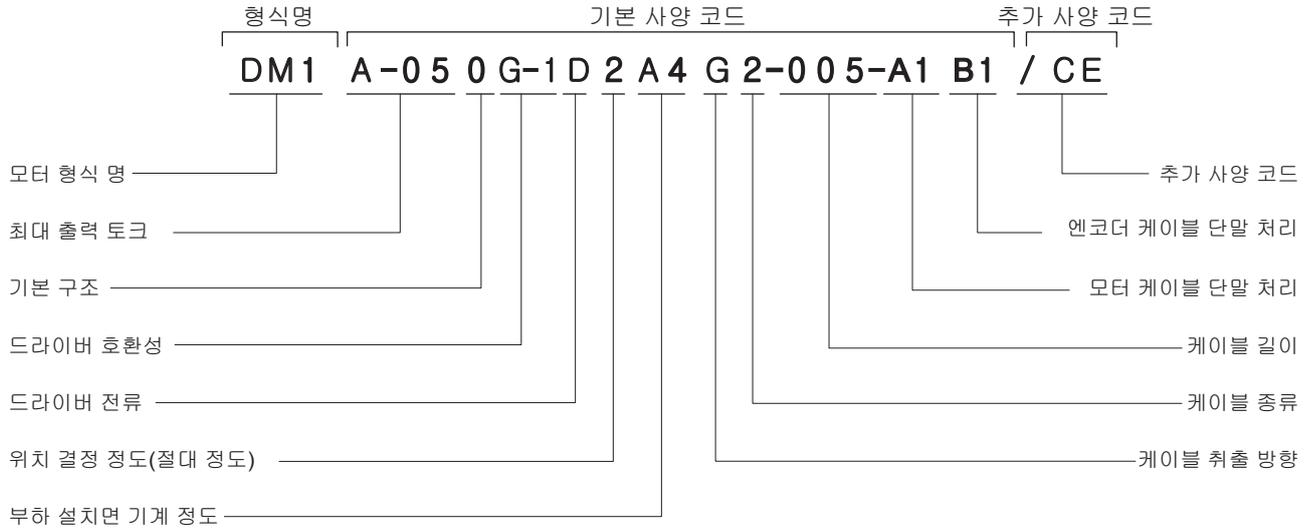
DR□□ 모터를 기반으로 앰솔루트 위치 검출 기능을 추가한 다이렉트 드라이브 모터입니다.

- 앰솔루트 위치 검출기 내장

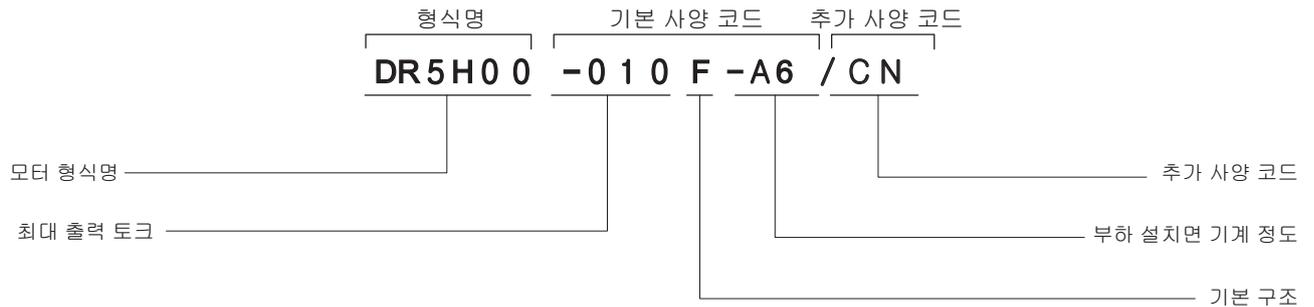


■ 형식명 및 사양 코드 *

(1) DM□□, DR□□, DB5C 모터의 경우



(2) DR5H00 모터의 경우



* : 자세한 내용은 권장판 형식명 및 사양 코드(42페이지~)를 참조하여 주십시오.

■ 표준 사양

(1) DM1A

형식명			DM1A				
조합 사양	최대 출력 토크	N · m	50	100	150	200	
	최대 회전 속도	rps	1.2[1.2]				
	정격 회전 속도	rps	1.0[1.0]		1.0[0.5]		
	회전 위치 결정	엔코더 분해능	pulse/rev	4,096,000*1			
		절대 정도(Typ.)	초	±15			
		반복 재현 정도	초	±1*1			
	원점 펄스 수	pulse/rev	100				
	최대 소비전력	kVA	2.4[1.2]	2.7[1.35]	3.0[1.5]	3.0[1.5]	
	정격 소비전력*2	kVA	0.71[0.71]	1.12[1.12]	1.5[1.12]	1.9[1.32]	
모터부 사양	회전자 관성 모멘트	kg · m ²	96×10 ⁻³	119×10 ⁻³	142×10 ⁻³	167×10 ⁻³	
	*3 허용 하중	축 하중	정	4.0×10 ⁴			
			역	2.0×10 ⁴			
		모멘트 하중	N · m	400			
	변위 강성	축 강성	정	2.0×10 ⁻⁶			
			역	3.0×10 ⁻⁶			
		모멘트 변위 강성	rad/N · m	4.0×10 ⁻⁷			
	부하 설치면 기계 정도*4	µm	100(10, 5)*5 이하				
	중량	kg	14.5	19	24	29	

(2) DM1B 및 DM1C

형식명			DM1B					DM1C	
조합 사양	최대 출력 토크	N · m	6	15	30	45	60	4	
	최대 회전 속도	rps	2.5[2.0]	2.4[2.4]					2.5[2.2]
	정격 회전 속도	rps	2.0[2.0]	2.0[2.0]	2.0[1.5]	2.0[1.0]	1.5[1.0]	2.0[2.0]	
	회전 위치 결정	엔코더 분해능	pulse/rev	2,621,440*1					
		절대 정도(Typ.)	초	±20 또는 ±60*5	±15				±20 또는 ±60*5
		반복 재현 정도	초	±3*1	±1*1				±3*1
	원점 펄스 수	pulse/rev	124	60					124
	최대 소비전력	kVA	0.5[0.35]	1.6[0.8]	2.0[1.0]	2.0[1.0]	2.2[1.1]	0.4[0.25]	
	정격 소비전력*2	kVA	0.3[0.3]	0.5[0.5]	0.75[0.67]	1.0[0.75]	1.0[0.8]	0.2[0.2]	
모터부 사양	회전자 관성 모멘트	kg · m ²	7.5×10 ⁻³	12×10 ⁻³	15×10 ⁻³	19×10 ⁻³	23×10 ⁻³	2.5×10 ⁻³	
	*3 허용 하중	축 하중	정	200	3.0×10 ⁴				50
			역	200	1.0×10 ⁴				50
		모멘트 하중	N · m	50	200				-
	변위 강성	축 강성	정	-	2.5×10 ⁻⁶				-
			역	-	3.0×10 ⁻⁶				-
		모멘트 변위 강성	rad/N · m	-	1.0×10 ⁻⁶				-
	부하 설치면 기계 정도*4	µm	10 이하	100(10, 5)*5 이하			100(10)*5이하	100이하	
	중량	kg	5	5.5	7.5	9.5	12	3	

[공통 사양] 모터 권선부 절연 등급: F종, 절연 내압: 1500VAC 1분 간, 절연 저항: 10MΩ 이상(500VDC)
 기타 구조: 외부 회전자형(Outer Rotor Type), 여자 방식: 3상, 도장 색상: 검정

*1: 최고치를 나타냅니다. 드라이버의 설정에 따라 달라집니다.

*2: CE의 연결 정격을 나타냅니다.

*3: 설계시의 허용 하중은 하중의 정도에 따라 아래의 안전 계수를 곱한 값으로 하여 주십시오.

- 충격이 없는 원활한 운전 1/3
- 경도의 반복 하중 1/5
- 충격 하중 1/10

*4: 부하 설치면 기계 정도는 설치면의 면 흔들림 및 중심 흔들림을 나타냅니다.

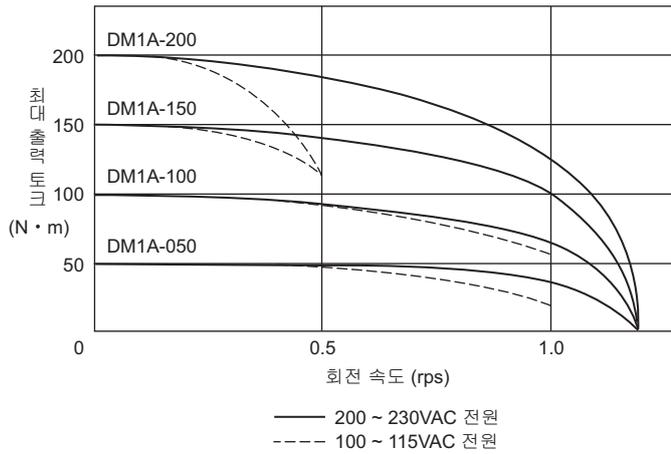
*5: 선택 가능합니다.

(주)1. 표 안에 특별한 지정이 없는 한 200 ~ 230VAC 전원인 경우를 나타냅니다. 단, [] 안은 100 ~ 115VAC 전원인 경우를 나타냅니다.

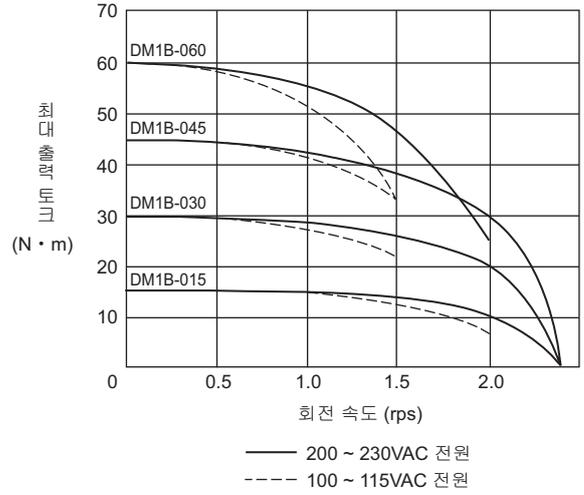
2. DYNASERV는 정회전 지령으로 부하 축에서 보았을 때 시계 방향(CW)으로 회전합니다. 다른 다이렉트 드라이브 서보 모터와는 반대 방향으로 회전합니다.

■ 회전 속도 및 토크 특성

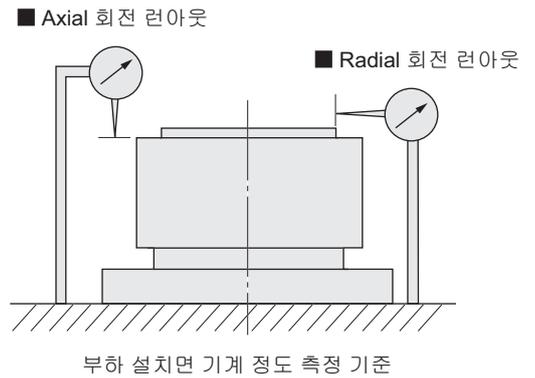
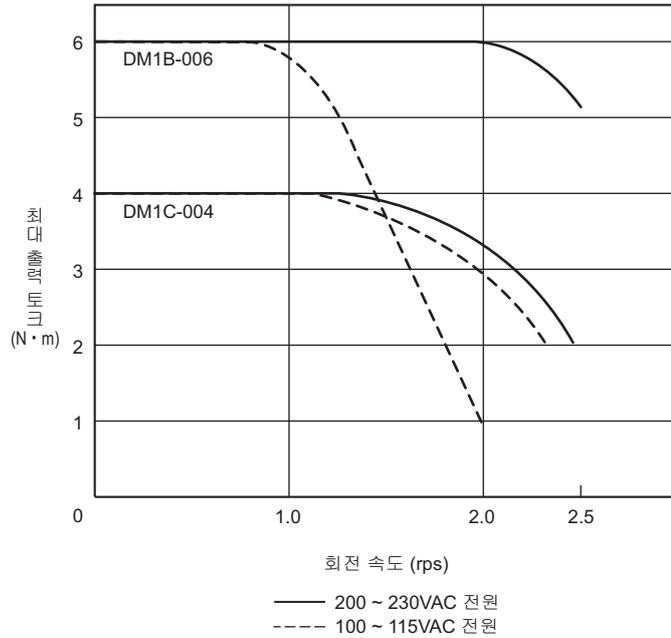
(1) DM1A



(2) DM1B(DM1B-006 제외)



(3) DM1B-006 및 DM1C

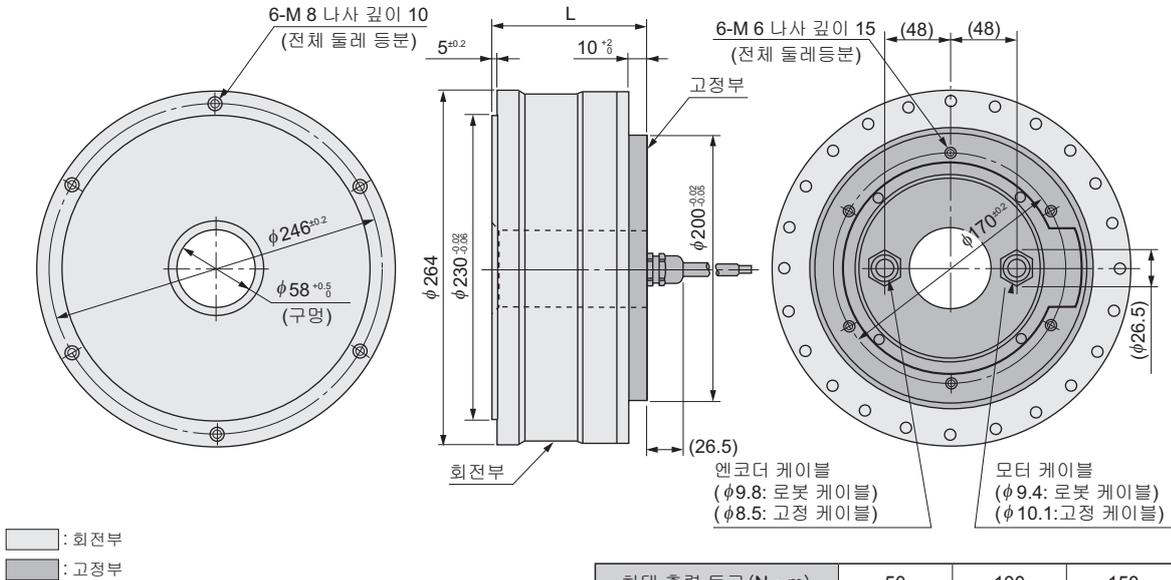


■ 환경 사양

		모터 본체	비고
동작시	온도	0 ~ 45°C: 표준 0 ~ 40°C: CE 연결 정격	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
보존시	온도	-20 ~ 85°C	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
환경		부식성 가스, 티끌, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	

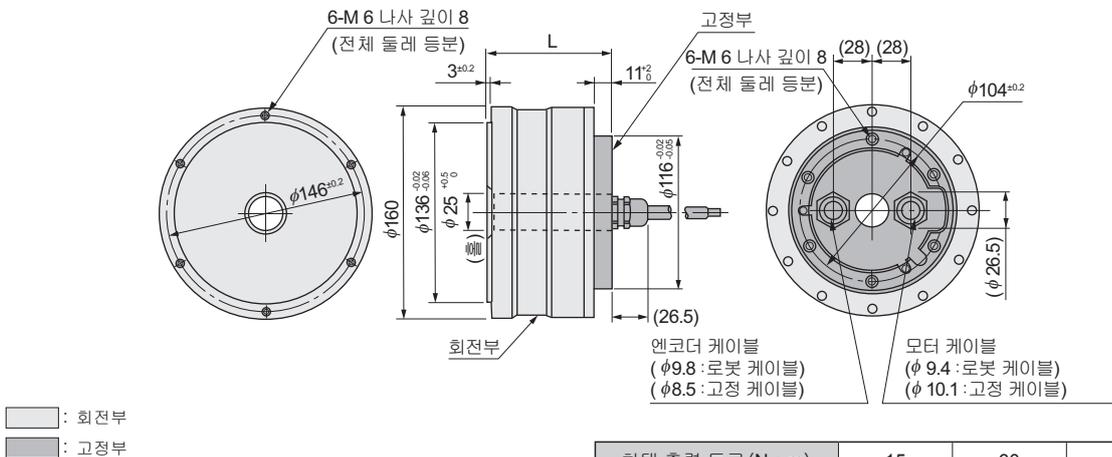
■ 외형도 (단위 mm)

(1) DM1A



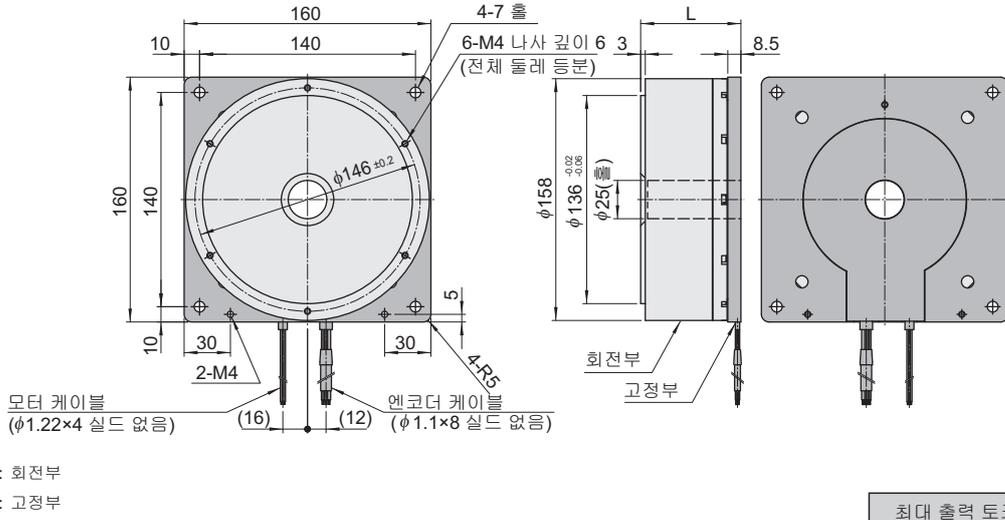
최대 출력 토크 (N · m)	50	100	150	200
길이 L (mm)	113 ^{±1}	138 ^{±1}	163 ^{±1}	188 ^{±1}

(2) DM1B(DM1B-006 제외)



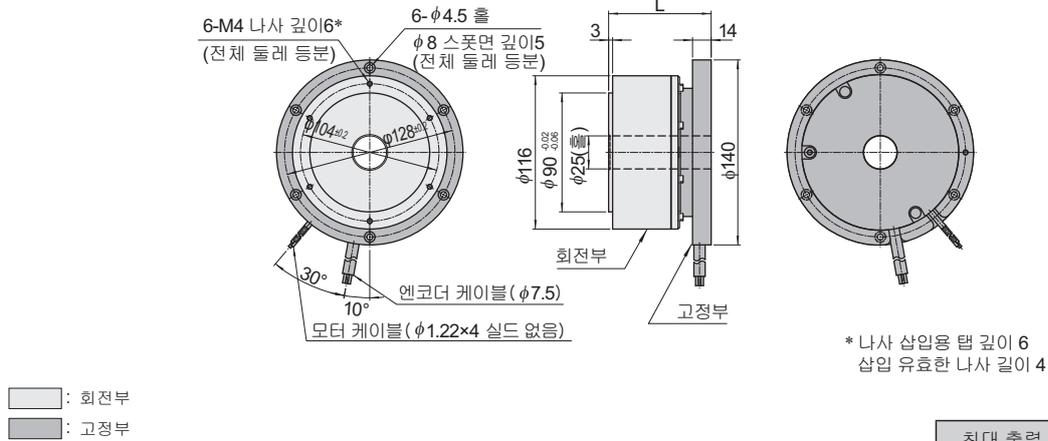
최대 출력 토크 (N · m)	15	30	45	60
길이 L (mm)	92.5 ^{±1}	118 ^{±1}	143 ^{±1}	168 ^{±1}

(3) DM1B-006



최대 출력 토크 (N · m)	6
길이 L (mm)	$65^{+0.7}$

(4) DM1C



최대 출력 토크 (N · m)	4
길이 L (mm)	$77^{+0.5}$

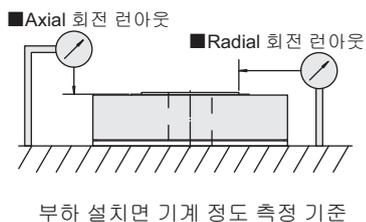
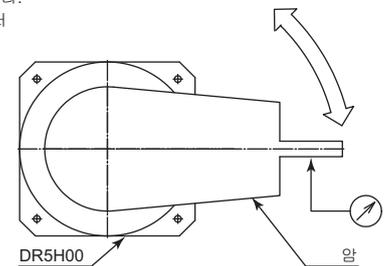
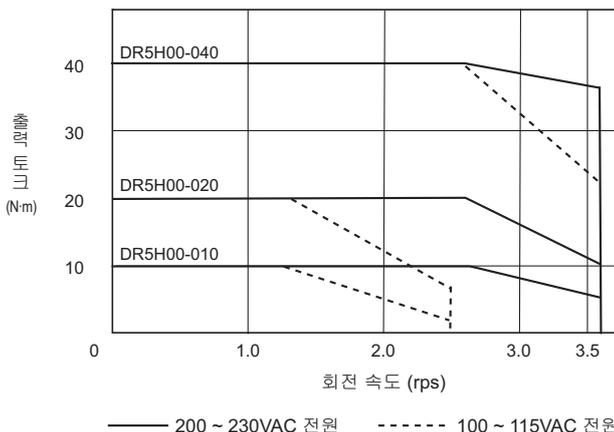
표준 사양

형식명		DR5H00				
조합 사양	순간 최대 출력 토크	N · m	10	20	40	
	연속 최대 출력 토크*1	N · m	6	12	30	
	최대 회전 속도	rps	3.6[2.5]		3.6[3.6]	
	정격 회전 속도	rps	3.0[1.5]	3.0[1.6]	3.0[2.7]	
	회전 위치 결정	엔코더 분해능	pulse/rev	3,407,872*2		
		절대 정도(Typ.)	초	±80		
		반복 재현 정도*3	초	±0.4*2		
	원점 펄스 수	pulse/rev	52			
	최대 소비전력	kVA	1.3[0.65]		3.2[1.6]	
	정격 소비전력*4	kVA	0.86[0.43]		2.64[1.32]	
근면부 사양	원점 근방 센서	-	내장			
	회전자 관성 모멘트	kg · m ²	2.2×10 ⁻²		3.7×10 ⁻²	
	*5 허용 하중	축 하중	정	2000		
			역	1000		
		모멘트 하중	N · m	100		
	부하 관성	kg · m ²	2.2	3.7		
	부하 설치면 기계 정도*6	μm	50(20, 5)*7			
	중량	kg	10	13		
	환경 사양	온도	-	동작시: CE 규격 대응*8 0 ~ 40°C CE규격 비대응 0 ~ 45°C 보존시: -20 ~ 85°C		
		습도	-	20 ~ 85% RH 결로가 없을 것		
환경		-	부식성 가스, 티끌, 먼지가 없을 것. 단, CE 규격 대응은 해발 1000 이하			

【공통 사양】모터 권선부 절연등급: F종, 절연 내압: 1500VAC 1분 간, 절연 저항: 10MΩ 이상(500VDC)이다
구조: 외부 회전자형(Outer Rotor Type), 여자 방식: 3상

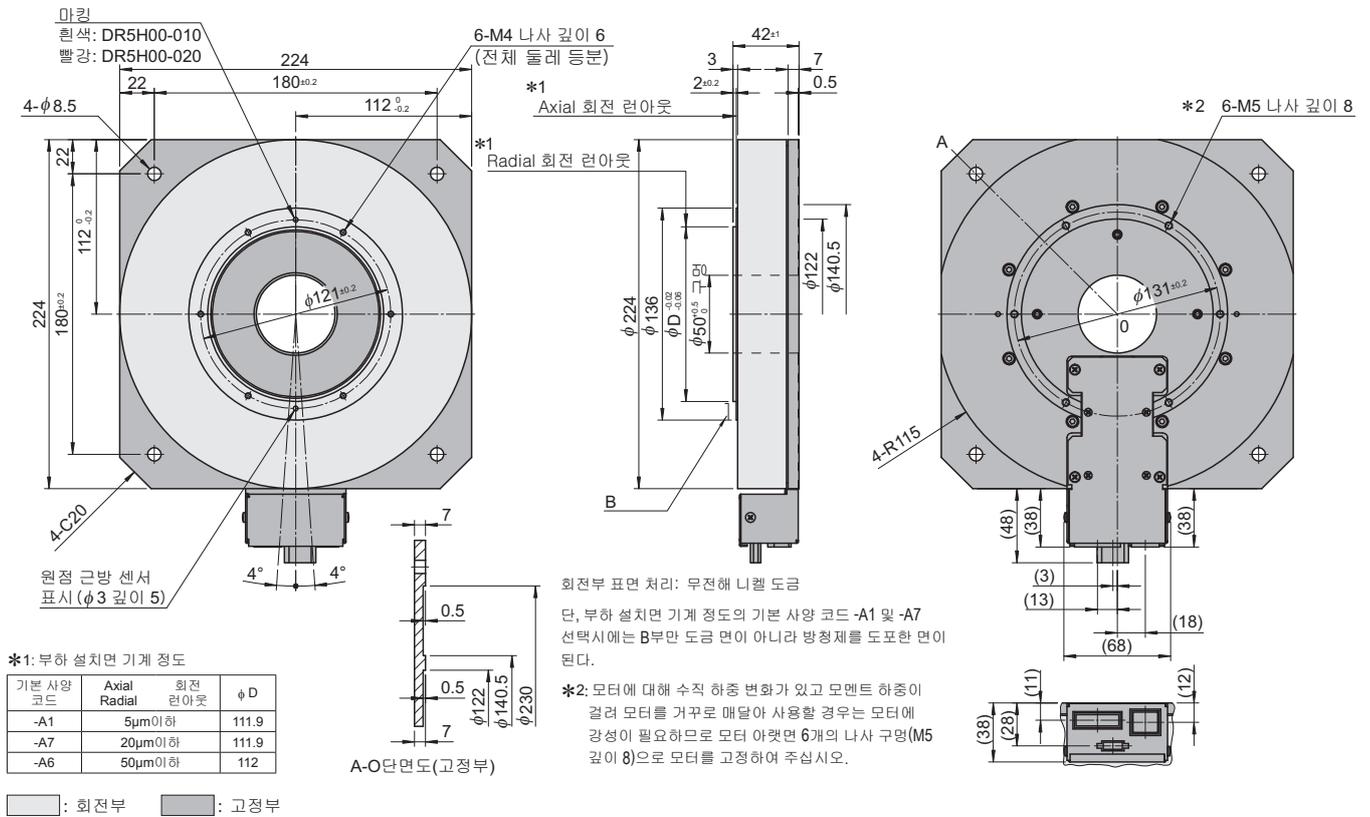
- *1: 열 용량이 충분히 큰 금속 베이스에 설치한 경우의 값입니다.
 - *2: 최고값을 나타냅니다. 드라이버의 설정에 따라 달라집니다.
 - *3: 모터에 양을 설치하고, 선단 부근을 마이크로 미터로 측정하는 방법으로 동일 방향의 위치결정을 7번 반복했을 때의 측정값에서 산출한 값입니다. 양 설치시 부하 관성은 0.04kgm²입니다.
 - *4: CE의 연결 정격을 나타냅니다.
 - *5: 설계시의 허용 하중은 하중의 정도에 따라 아래의 안전 계수를 곱한 값으로 하여 주십시오.
 - 충격이 없는 원활한 운전 1/3
 - 경도의 반복 하중 1/5
 - 충격 하중 1/10
 - *6: 부하 설치면 기계 정도는 설치면의 면 흔들림(Axial 회전 런아웃) 및 중심 흔들림(Radial 회전 런아웃)을 나타냅니다.
 - *7: 선택 가능합니다.
 - *8: DR5H00 모터는 CE에 표준 대응하고 있습니다.
- (주) 1. 표 안에 특별한 지정이 없는 한 200 ~ 230VAC 전원인 경우를 나타냅니다. 단, [] 안은 100 ~ 115VAC 전원인 경우를 나타냅니다.
2. DYNASERV는 정회전 지령으로 부하 축에서 보았을 때 시계 방향(CW)으로 회전합니다. 다른 다이렉트 드라이브 서보 모터와는 반대 방향으로 회전합니다.

회전 속도 및 토크 특성

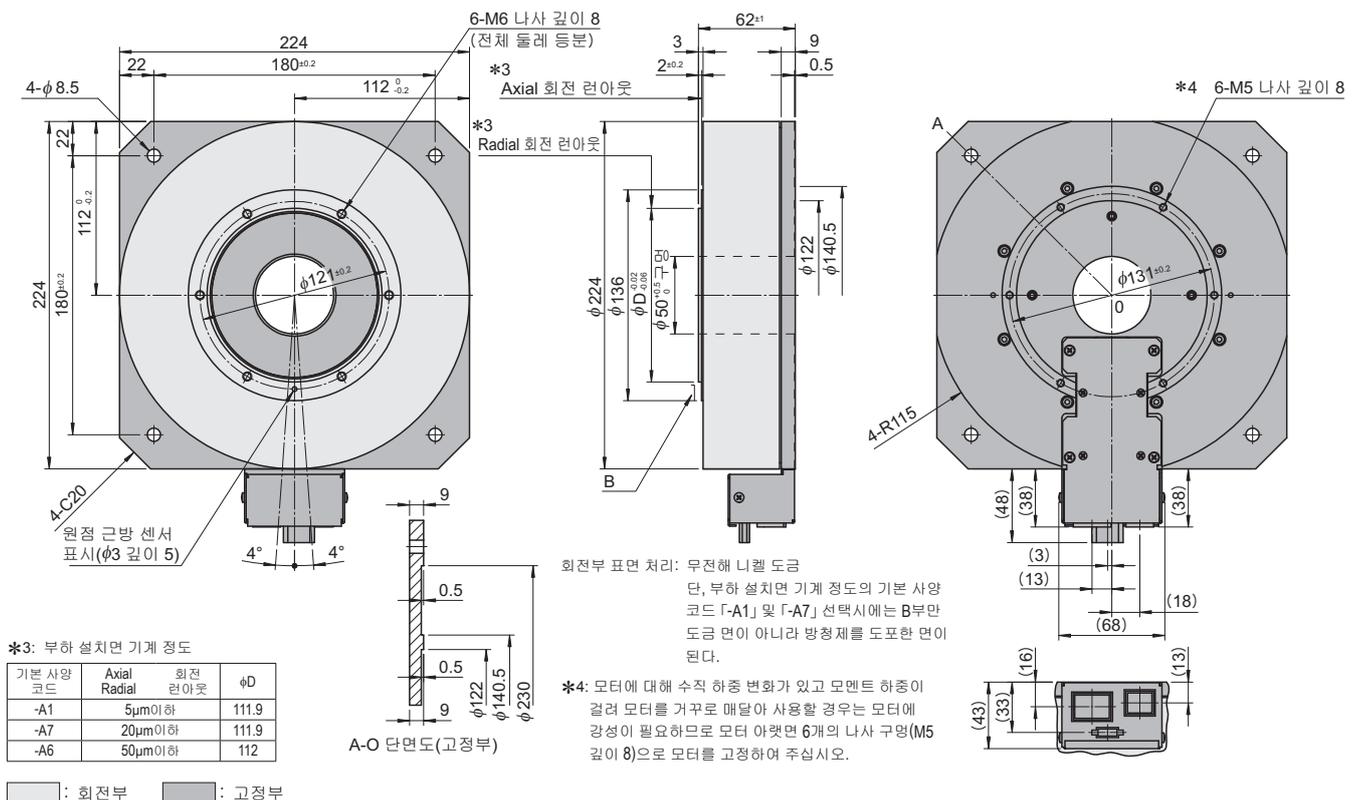


외형도

(1) DR5H00-010 및 DR5H00-020



(2) DR5H00-040



표준 사양

(1) DR1A

형식명			DR1A								
조합 사양	최대 출력 토크	N · m	50	100	150	200	300	400			
	최대 회전 속도	rps	1.8[1.8]	1.2[1.2]	1.2[1.0]	1.2[0.8]	1.0[0.5]	0.8[0.4]			
	정격 회전 속도	rps	1.5[1.5]	1.0[1.0]	1.0[0.5]		0.5[0.25]				
	회전 결정 위치	엔코더 분해능	pulse/rev	1,638,400*1							
		절대 정도(Typ.)	초	±30							
		반복 재현 정도	초	±3*1							
	원점 펄스 수	pulse/rev	200								
	최대 소비전력	kVA	2.5[1.25]	2.5[1.25]	3.0[1.5]	3.0[1.5]	3.2[1.6]	3.2[1.6]			
	정격 소비전력*2	kVA	1.0[1.0]	1.12[1.12]	1.5[0.85]	1.9[1.06]	1.4[0.9]	1.8[1.12]			
	구분 사양	회전자 관성 모멘트	kg · m ²	180×10 ⁻³	200×10 ⁻³	230×10 ⁻³	285×10 ⁻³	340×10 ⁻³	400×10 ⁻³		
*3 허용 하중		축 하중	정	4.0×10 ⁴							
			역	2.0×10 ⁴							
		모멘트 하중	N · m	400							
변위 강성		축 강성	정	2.0×10 ⁻⁶							
			역	3.0×10 ⁻⁶							
		모멘트 변위 강성	rad/N · m	4.0×10 ⁻⁷							
부하 설치면 기계 정도*4		µm	100(10, 5)*5이하				100(20)*5이하				
중량		kg	26	31	36	45	55	65			

(2) DR1E 및 DR1B

형식명			DR1E							DR1B					
조합 사양	최대 출력 토크	N · m	30	70	100	130	160	220	250	8	15	30	45	60	
	최대 회전 속도	rps	2.4[2.0]		2.4[1.5]	1.2[1.2]	1.2[1.0]	1.2[0.7]		2.4[2.4]		2.4[1.8]	2.4[1.4]		
	정격 회전 속도	rps	2.0[1.5]		1.5[1.0]	1.0[0.5]			2.0[2.0]		2.0[1.5]	2.0[1.0]	1.5[1.0]		
	회전 결정 위치	엔코더 분해능	pulse/rev	1,228,800*1							1,015,808*1				
		절대 정도(Typ.)	초	±45							±45				
		반복 재현 정도	초	±3*1							±3*1				
	원점 펄스 수	pulse/rev	150							124					
	최대 소비전력	kVA	1.8[0.9]	2.0[1.0]	2.3[1.15]	2.5[1.25]	2.8[1.4]	3.0[1.5]	3.2[1.6]	1.0[0.5]	1.4[0.7]	1.8[0.9]	2.1[1.05]	2.3[1.15]	
	정격 소비전력*2	kVA	0.9[0.71]	1.4[1.0]	1.5[1.06]	1.25[0.75]	1.5[0.9]	1.6[1.12]	1.8[1.25]	0.4[0.4]	0.5[0.5]	0.75[0.67]	0.8[0.67]	0.71[0.71]	
	구분 사양	회전자 관성 모멘트	kg · m ²	72×10 ⁻³	85×10 ⁻³	100×10 ⁻³	125×10 ⁻³	140×10 ⁻³	170×10 ⁻³	185×10 ⁻³	15×10 ⁻³	21×10 ⁻³	24×10 ⁻³	26×10 ⁻³	33×10 ⁻³
*3 허용 하중		축 하중	정	4.0×10 ⁴							3.0×10 ⁴				
			역	2.0×10 ⁴							1.0×10 ⁴				
		모멘트 하중	N · m	400							200				
변위 강성		축 강성	정	2.0×10 ⁻⁶							3.0×10 ⁻⁶				
			역	3.0×10 ⁻⁶							4.0×10 ⁻⁶				
		모멘트 변위 강성	rad/N · m	4.0×10 ⁻⁷							2.0×10 ⁻⁶				
부하 설치면 기계 정도*4		µm	100(10, 5)*5이하				100(20)*5이하			100(10, 5)*5이하			100(10)*5이하		
중량		kg	18	22	26	32	36	44	48	6.0	9.0	11	13	15.5	

[공통 사양] 모터 권선부 절연등급: F종, 절연 내압: 1500VAC1분 간, 절연 저항: 10MΩ 이상(500VDC) 기타 구조: 외부 회전자형(Outer Rotor Type), 여자 방식: 3상, 도장 색상: 검정

*1: 최고값을 나타냅니다. 드라이버의 설정에 따라 달라집니다.

*2: CE의 연결 정격을 나타냅니다.

*3: 설계시의 허용 하중은 하중의 정도에 따라 아래의 안전 계수를 곱한 값으로 하여 주십시오.

· 충격이 없는 원활한 운전 1/3

· 경도의 반복 하중 1/5

· 충격 하중 1/10

*4: 부하 설치면 기계 정도는 설치면의 면 흔들림(Axial 회전 런아웃) 및 중심 흔들림(Radial 회전 런아웃)을 나타냅니다.

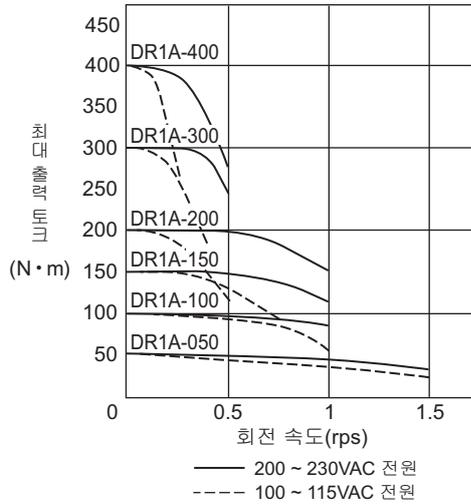
*5: 선택 가능합니다.

(주) 1. 표 안에 특별한 지정이 없는 한 200 ~ 230VAC 전원인 경우를 나타냅니다. 단, [] 안은 100~115VAC 전원인 경우를 나타냅니다.

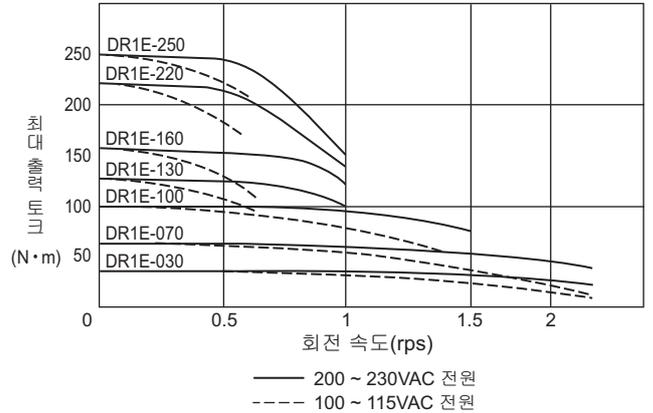
2. DYNASERV는 정회전 지령으로 부하 축에서 보았을 때 시계 방향(CW)으로 회전합니다. 다른 다이렉트 드라이브 서보 모터와는 반대 방향으로 회전합니다.

회전 속도 및 토크 특성

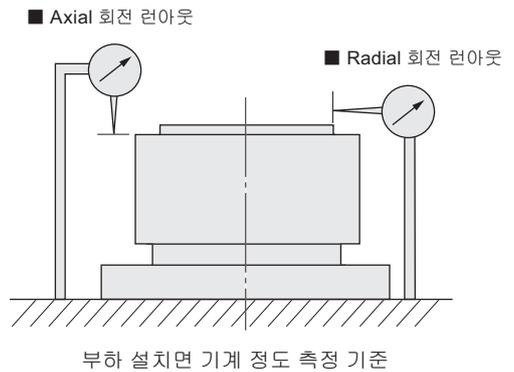
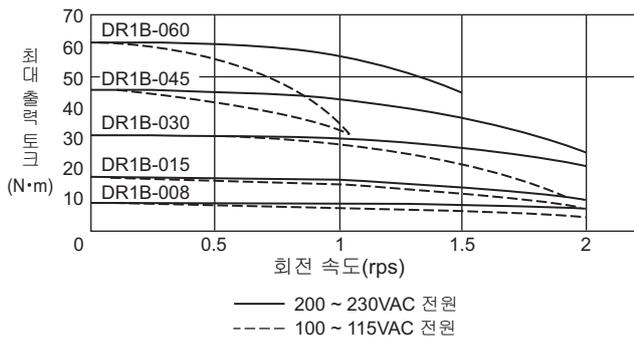
(1) DR1A



(2) DR1E



(3) DR1B

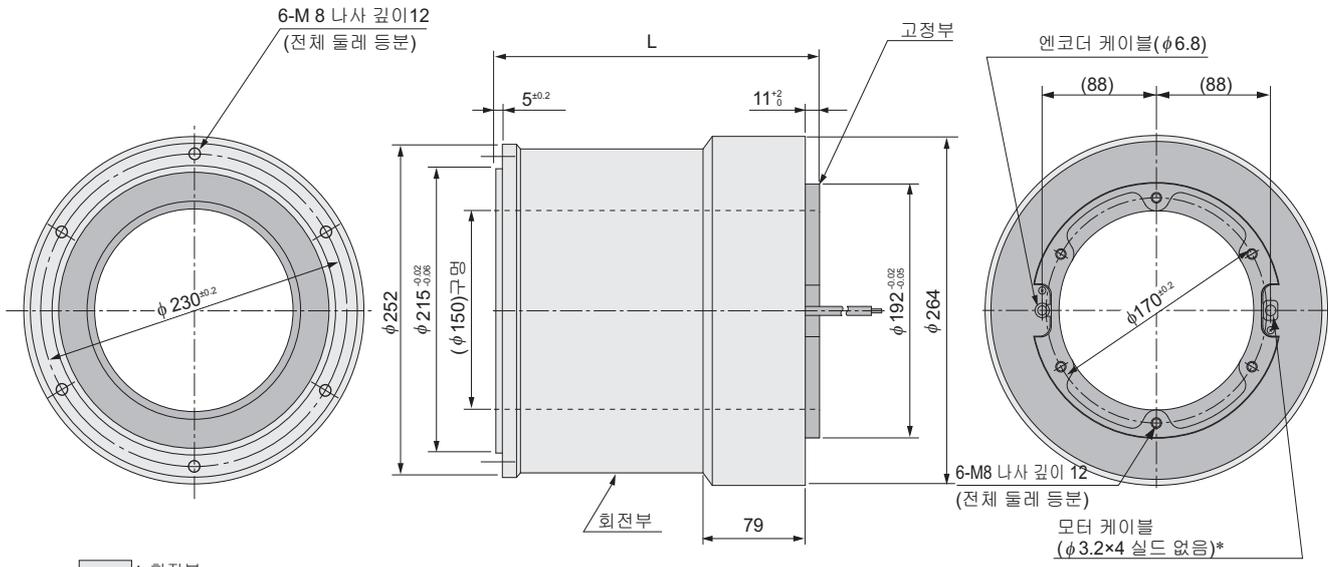


환경 사양

		모터 본체	비고
동작시	온도	0 ~ 45°C: 표준 0 ~ 40°C: CE연결 정격	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
보존시	온도	-20 ~ 85°C	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
환경		부식성 가스, 티끌, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	

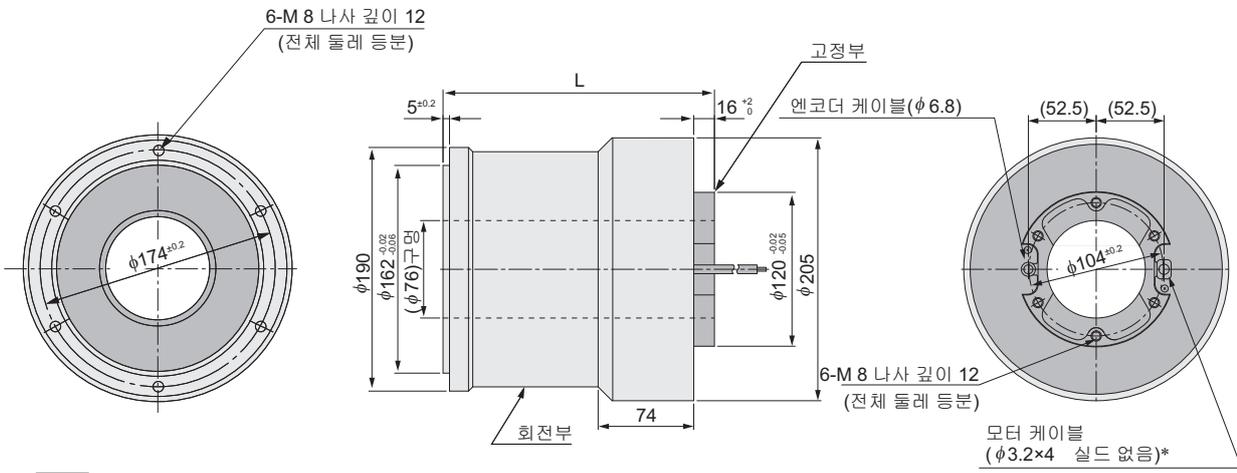
■ 외형도 (단위 mm)

(1) DR1A



최대 출력 토크 (N · m)	50	100	150	200	300	400
길이 L (mm)	158 ^{±1}	185 ^{±1}	212 ^{±1}	250 ^{±1}	304 ^{±1}	358 ^{±1}

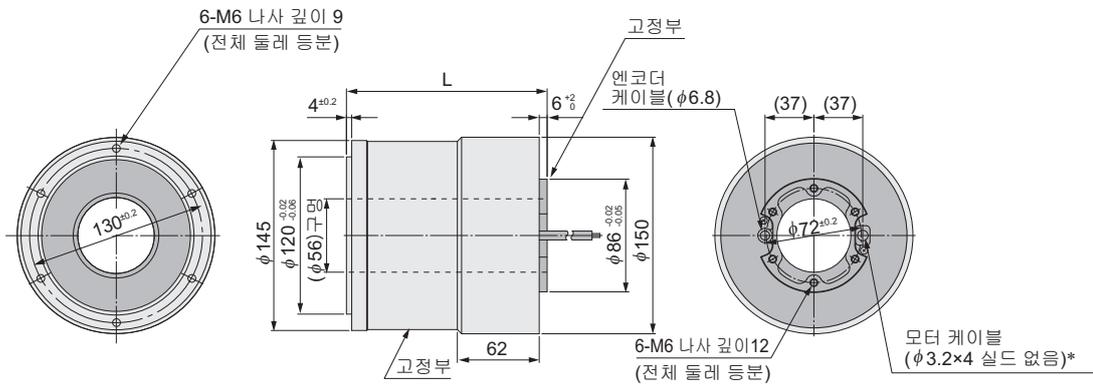
(2) DR1E



최대 출력 토크 (N · m)	30	70	100	130	160	220	250
길이 L (mm)	156 ^{±1}	183 ^{±1}	210 ^{±1}	243 ^{±1}	271 ^{±1}	327 ^{±1}	355 ^{±1}

*: 케이블 길이가 4m 이상인 경우는 다심 실드선입니다. 자세한 내용은 문의 바랍니다.

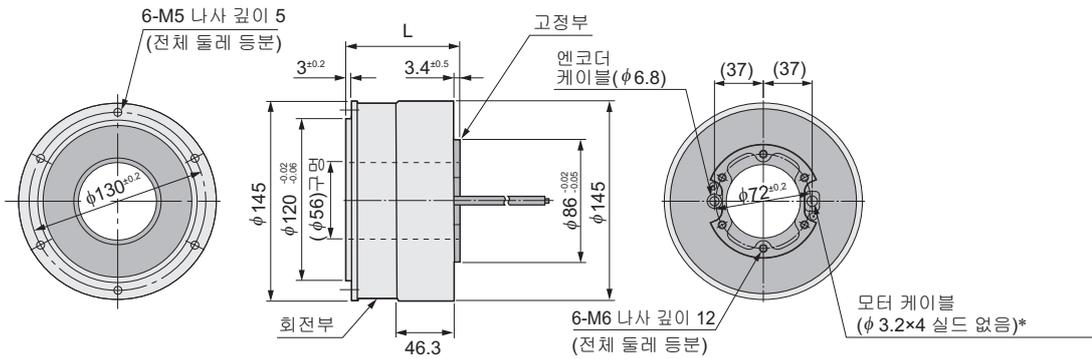
(3) DR1B(DR1B-008제외)



회전부
고정부

최대 출력 토크 (N · m)	15	30	45	60
길이 L(mm)	123 ^{±1}	151 ^{±1}	179 ^{±1}	207 ^{±1}

(4) DR1B-008



회전부
고정부

최대 출력 토크 (N · m)	8
길이 L (mm)	85 ^{±1}

*: 케이블 길이가 4m 이상인 경우는 다심 실드선입니다. 자세한 내용은 문의 바랍니다.

■ 표준 사양

(1) DR5A

형식명			DR5A				
조합 사양	최대 출력 토크		N · m	300	400	500	
	최대 회전 속도		rps	2.0			
	정격 회전 속도		rps	1.5			
	회전 결정 위치	엔코더 분해능		pulse/rev	851,968*1		
		절대 정도(Typ.)		초	±45		
		반복 재현 정도		초	±3*1		
	원점 펄스 수		pulse/rev	104			
	최대 소비전력		kVA	7.0	7.3	7.6	
	정격 소비전력*2		kVA	2.4	2.9	3.4	
모듈부 사양	회전자 관성 모멘트		kg · m ²	340×10 ⁻³	400×10 ⁻³	460×10 ⁻³	
	*3 허용 하중	축 하중	정역	N	4.0×10 ⁴		
					2.0×10 ⁴		
	모멘트 하중		N · m	400			
	변위 강성	축 강성	정역	mm/N	2.0×10 ⁻⁶		
					3.0×10 ⁻⁶		
	모멘트 변위 강성		rad/N · m	4.0×10 ⁻⁷			
	부하 설치면 기계 정도*4		µm	100이하			
	중량		kg	55	65	75	

(2) DR5E, DR5B 및 DR5C

형식명			DR5E		DR5B			DR5C				
조합 사양	최대 출력 토크		N · m	70	100	30	50	70	5	10	15	
	최대 회전 속도		rps	4.0		5.0			6.0			
	정격 회전 속도		rps	2.0		4.0			4.0			
	회전 결정 위치	엔코더 분해능		pulse/rev	638, 976*1		557, 056*1			425, 984*1		
		절대 정도(Typ.)		초	±90		±90			±150		
		반복 재현 정도		초	±4*1		±5*1			±5*1		
	원점 펄스 수		pulse/rev	78		68			52			
	최대 소비전력		kVA	3.1	3.4	3.1	3.1	3.4	0.6	1.2	1.4	
	정격 소비전력*2		kVA	1.25	1.7	0.67	0.95	1.18	0.3	0.35	0.3	
모듈부 사양	회전자 관성 모멘트		kg · m ²	100×10 ⁻³	125×10 ⁻³	27×10 ⁻³	34×10 ⁻³	37×10 ⁻³	6×10 ⁻³	7×10 ⁻³	8×10 ⁻³	
	*3 허용 하중	축 하중	정역	N	4.0×10 ⁴		3.0×10 ⁴			5×10 ³		
					2.0×10 ⁴		1.0×10 ⁴			3×10 ³		
	모멘트 하중		N · m	400		200			20			
	변위 강성	축 강성	정역	mm/N	2.0×10 ⁻⁶		3.0×10 ⁻⁶			4×10 ⁻⁶		
					3.0×10 ⁻⁶		4.0×10 ⁻⁶			8×10 ⁻⁶		
	모멘트 변위 강성		rad/N · m	4.0×10 ⁻⁷		2.0×10 ⁻⁶			8×10 ⁻⁶			
	부하 설치면 기계 정도*4		µm	100이하		100(10,5)*5이하	100(20)*5이하		100(10)*5이하			
중량		kg	26	32	13.5	16.0	18.0	5.5	6.5	7.5		

【공통 사양】모터 권선부 절연등급: F중, 절연 내압: 1500V AC 1분 간, 절연 저항: 10MΩ 이상(500V DC) 기타 구조: 외부 회전자형(Outer Rotor Type), 여자 방식: 3상, 도장 색상: 검정

*1: 최고값을 나타냅니다. 드라이버의 설정에 따라 달라집니다.

*2: CE의 연결 정격을 나타냅니다.

*3: 설계시의 허용 하중은 하중의 정도에 따라 아래의 안전 계수를 곱한 값으로 하여 주십시오.

· 충격이 없는 원활한 운전 1/3

· 경도의 반복 하중 1/5

· 충격 하중 1/10

*4: 부하 설치면 기계 정도는 설치면의 면 흔들림(Axial 회전 런아웃) 및 중심 흔들림(Radial 회전 런아웃)을 나타냅니다.

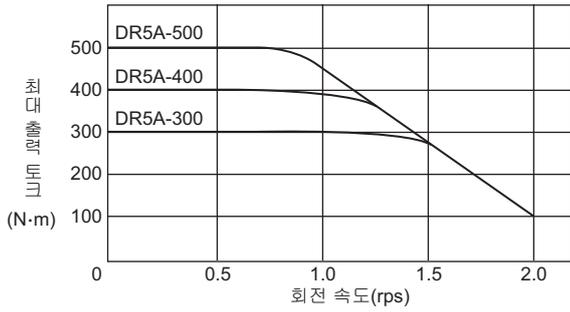
*5: 선택 가능합니다.

(주) 1. 표 안에 특별한 지정이 없는 한 200 ~ 230V AC 전원의 경우를 나타냅니다.

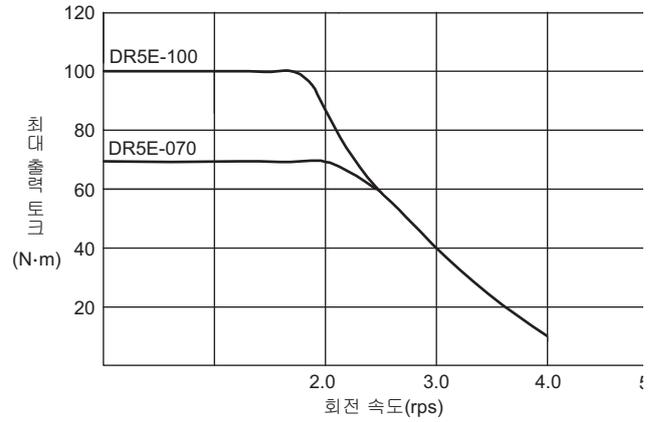
2. DYNASERV는 정회전 지령으로 부하 축에서 보았을 때 시계 방향(CW)으로 회전합니다. 다른 다이렉트 드라이브 서보 모터와는 반대 방향으로 회전합니다.

■ 회전 속도 및 토크 특성

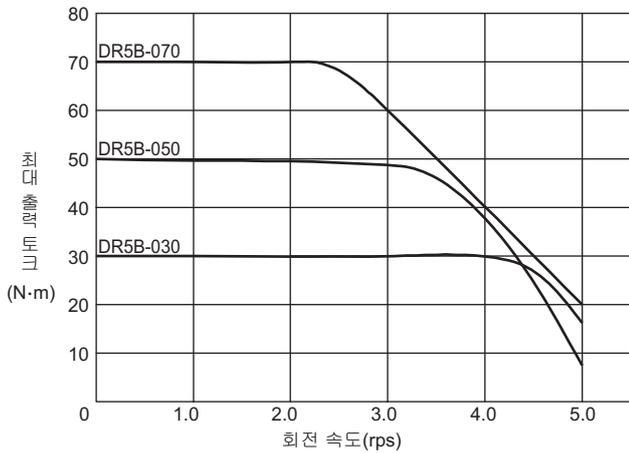
(1) DR5A



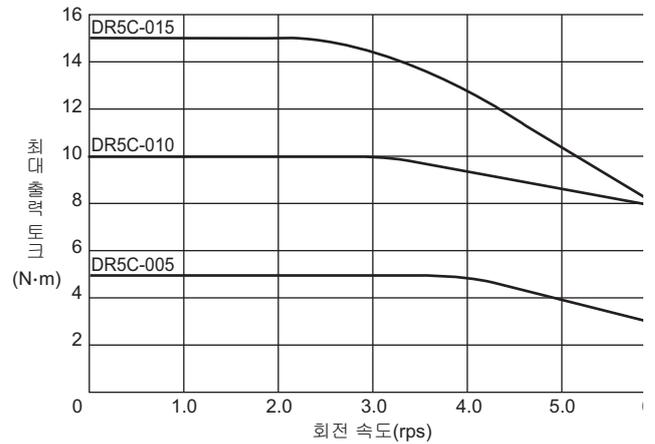
(2) DR5E



(3) DR5B

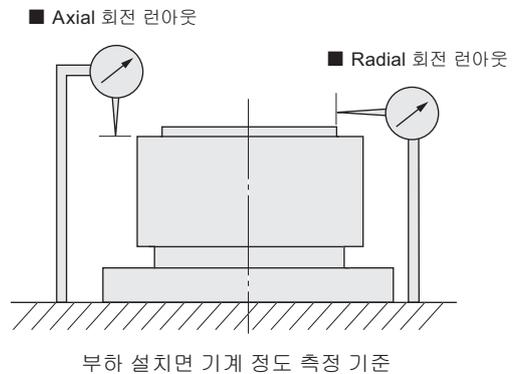


(4) DR5C



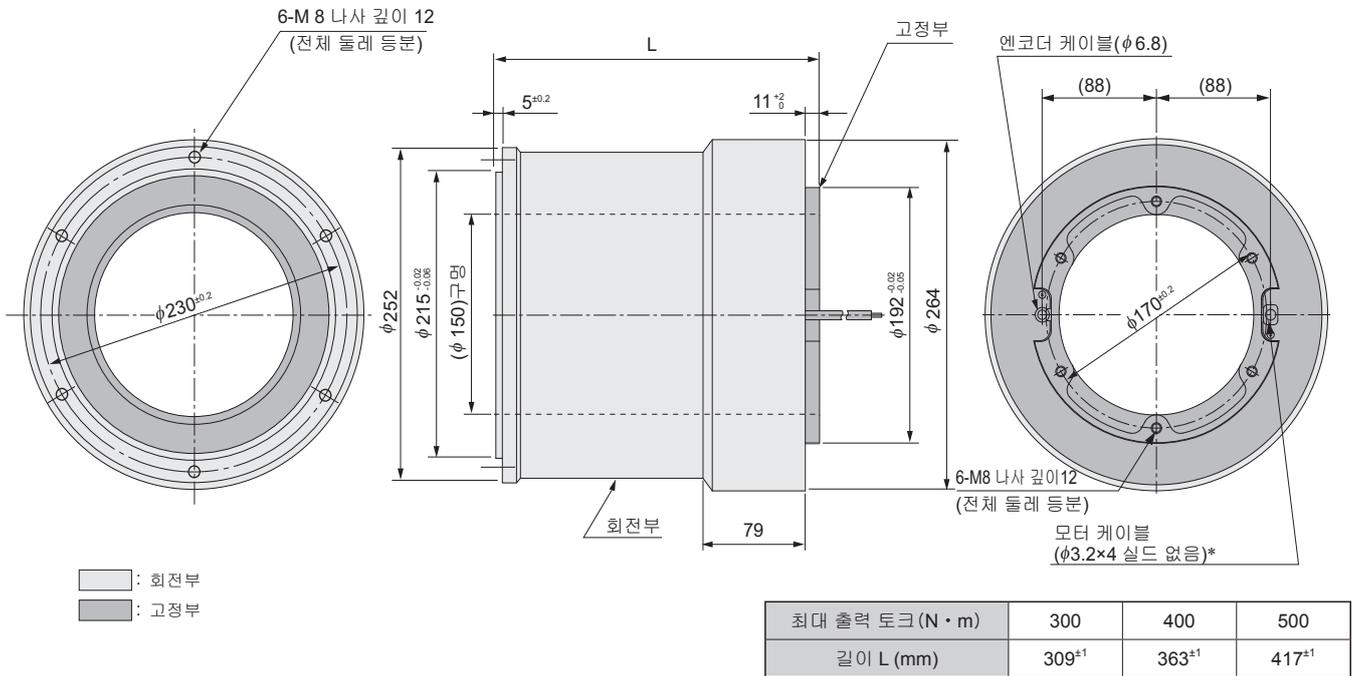
■ 환경 사양

		모터 본체	비고
동작시	온도	0 ~ 45°C: 표준 0 ~ 40°C: CE 연결 정격	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
보존시	온도	-20 ~ 85°C	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
환경		부식성 가스, 티끌, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	

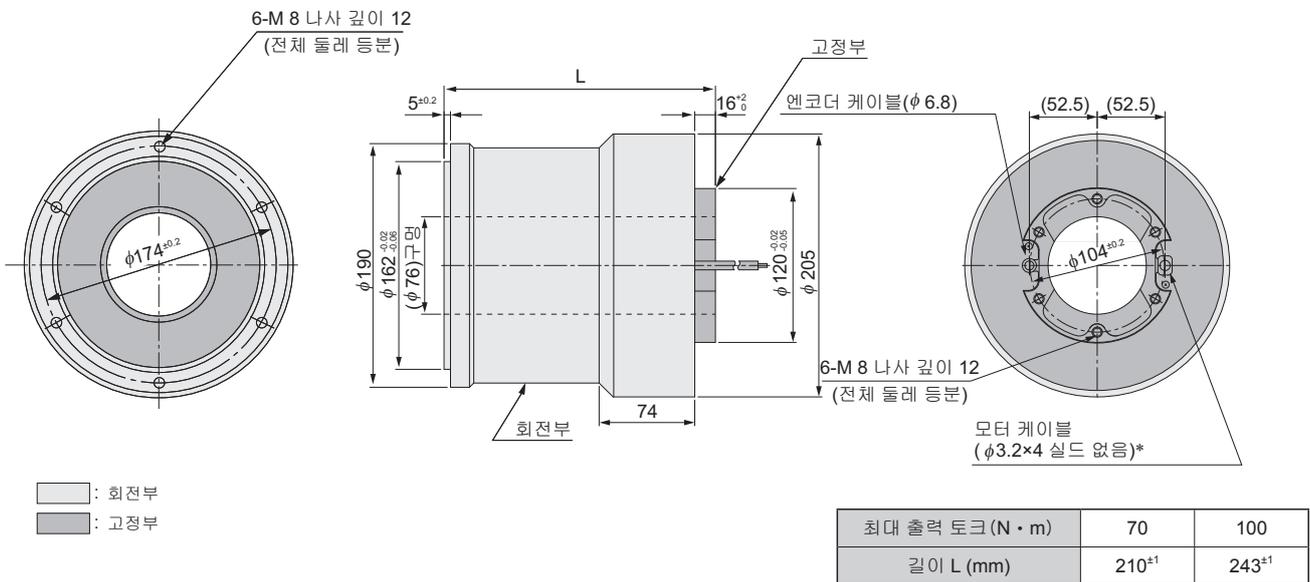


■ 외형도 (단위 mm)

(1) DR5A

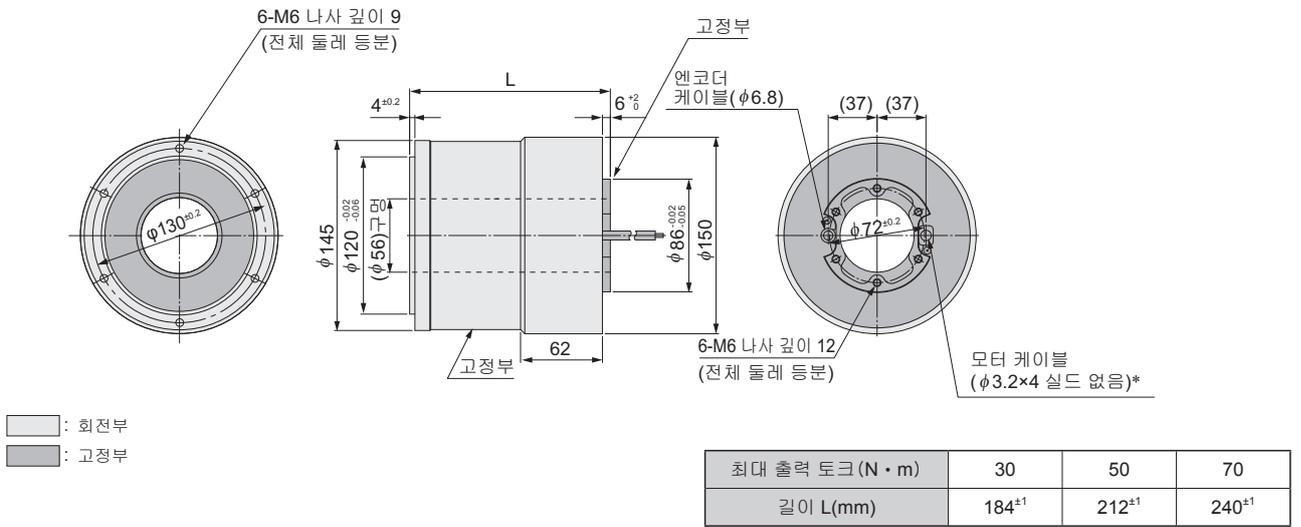


(2) DR5E

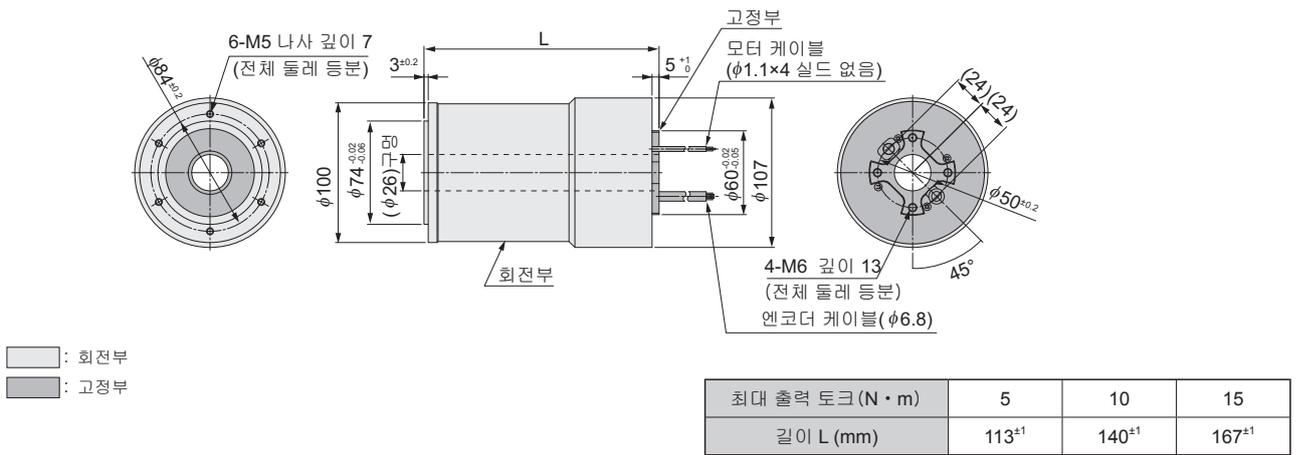


*: 케이블 길이가 4m 이상인 경우는 다심 실드선입니다. 자세한 내용은 문의 바랍니다.

(3) DR5B



(4) DR5C



*: 케이블 길이가 4m 이상인 경우는 다심 실드선입니다. 자세한 내용은 문의 바랍니다.

표준 사양

형식명			DB5C			
조합 사양	최대 출력 토크	N · m	5	10	15	
	최대 회전 속도	rps	6.0			
	정격 회전 속도	rps	4.0			
	회전 결정	엔코더 분해능	pulse/rev	425.984*1		
		절대 정도(Typ.)	초	±150		
		반복 재현 정도	초	±5*1		
	최대 소비전력	kVA	0.6	1.2	1.4	
정격 소비전력*2	kVA	0.3	0.35	0.3		
모터부 사양	회전자 관성 모멘트		kg · m ²	6×10 ⁻³	7×10 ⁻³	8×10 ⁻³
	허용 하중	축 하중	정역	N	5×10 ³	
					3×10 ³	
		모멘트 하중		N · m	20	
	변위 강성	축 강성	정역	mm/N	4×10 ⁻⁶	
					8×10 ⁻⁶	
		모멘트 변위 강성		rad/N · m	8×10 ⁻⁶	
	부하 설치면 기계 정도*4		µm	100(10)*5이하		
	중량		kg	5.5	6.5	7.5

[공통 사양] 모터 권선부 절연등급: F종, 절연 내압: 1500VAC 1분 간, 절연 저항: 10MΩ 이상(500VDC)
기타 구조: 외부 회전자형(Outer Rotor Type), 여자 방식: 3상, 도장 색상: 검정

*1: 최고값을 나타냅니다. 드라이버의 설정에 따라 달라집니다.

*2: CE의 연결 정격을 나타냅니다.

*3: 설계시의 허용 하중은 하중의 정도에 따라 아래의 안전 계수를 곱한 값으로 하여 주십시오.

- 충격이 없는 원활한 운전 1/3
- 경도의 반복 하중 1/5
- 충격 하중 1/10

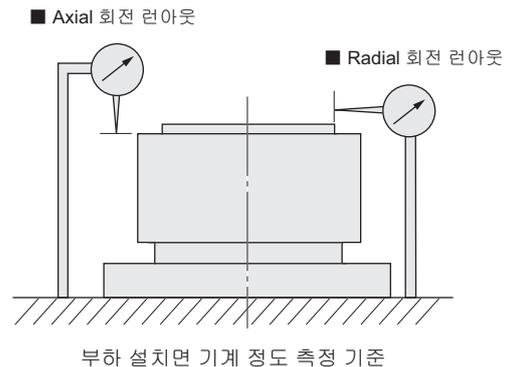
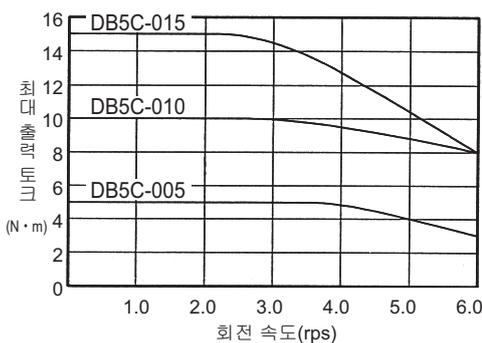
*4: 부하 설치면 기계 정도는 설치면의 면 흔들림(Axial 회전 런아웃) 및 중심 흔들림(Radial 회전 런아웃)을 나타냅니다.

*5: 선택 가능합니다.

(주) 1. 표 안에 특별한 지정이 없는 한 200 ~ 230VAC 전원이란 경우를 나타냅니다.

2. DYNASERV는 정회전 지령으로 부하 축에서 보았을 때 시계 방향(CW)으로 회전합니다. 다른 다이렉트 드라이브 서보 모터와는 반대 방향으로 회전합니다.

회전 속도 및 토크 특성

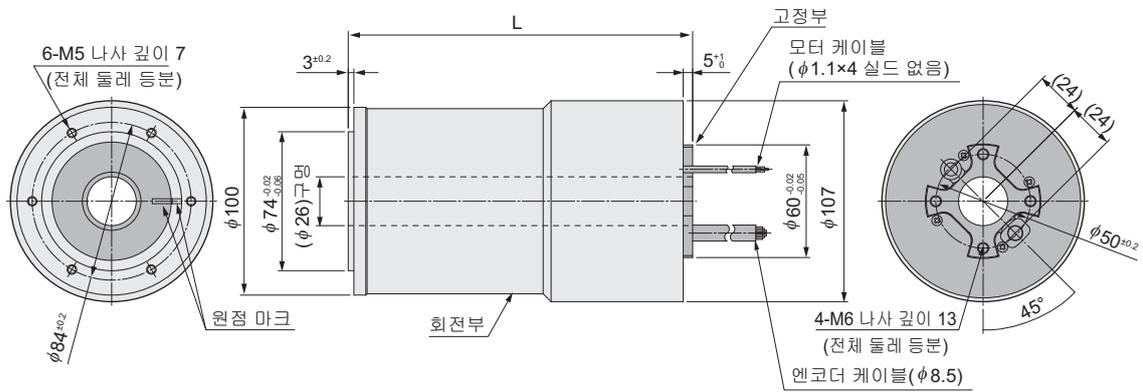


환경 사양

		모터 본체	비고
동작시	온도	0 ~ 45℃: 표준 0 ~ 0℃: CE연결 정격	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
보존시	온도	-20 ~ 85℃	
	습도	20 ~ 85% RH	결로가 없을 것
환경		환경부식성 가스, 티끌, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	

외형도 (단위 mm)

DB5C



□ : 회전부
 ■ : 고정부

최대 출력 토크 (N · m)	5	10	15
길이 L (mm)	128 ^{±1}	155 ^{±1}	182 ^{±1}

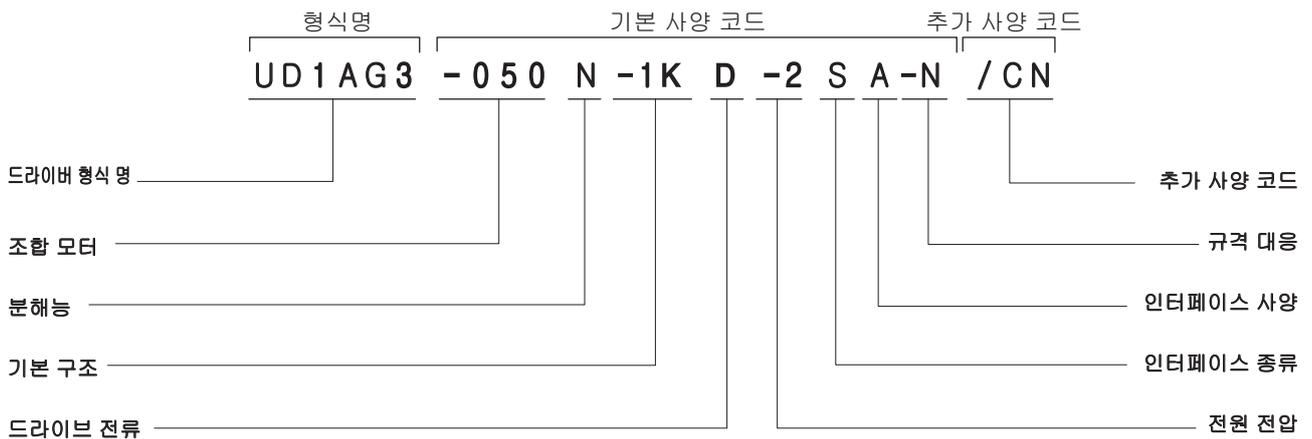
■ 특징

DrvGⅢ 드라이버는 제어 성능과 조작성을 향상시킨 다이렉트 드라이브 모터 드라이버입니다.

다음과 같은 특징이 있습니다.

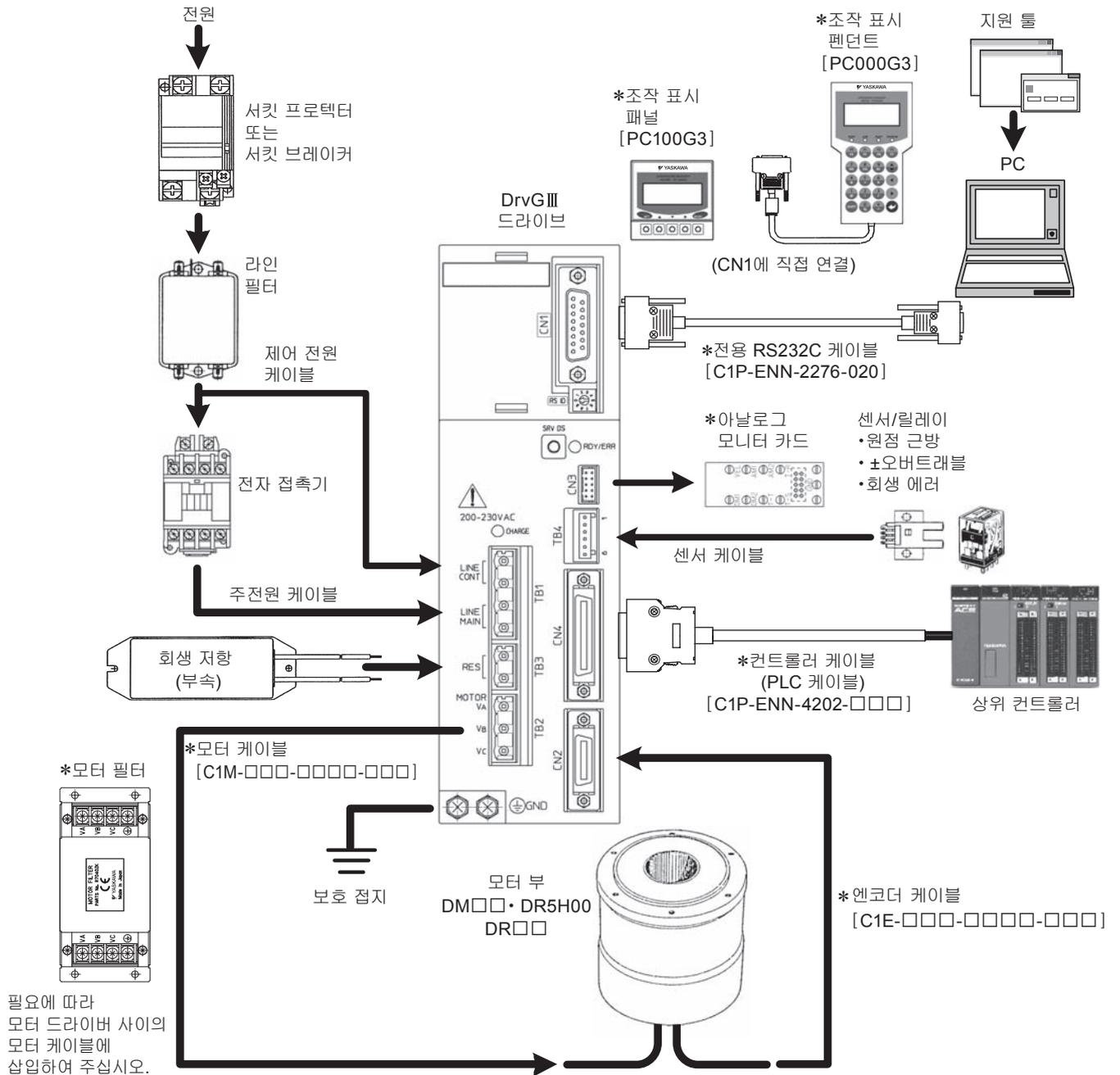
- (1) 제어성을 높이고 정정 시간을 단축합니다.
- (2) 위치결정 컨트롤러가 내장되어 있고, 동작 테이블에서 운전할 수 있습니다.
- (3) 다양한 입력 지령 형태를 지원합니다. PLS-SIGN, UP-DOWN, A-B의 위치 지령 펄스, 속도 지령, 토크 지령이 가능합니다.
- (4) MECHATROLINK-II 통신 지원
고분해능과 고속 지령이 양립하고 있고, 다축 동기와 배선 간소화가 가능합니다. MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.
- (5) 오토튜닝 기능이 있습니다.
- (6) CE 마크, UL 규격과 아울러 한국 KC 마크를 취득하였습니다.
- (7) 오실로스코프, 모터리스 운전, 단자 할당 등 다기능 지원 툴을 마련하였습니다. PC 상에서 간단하게 조작할 수 있습니다.
- (8) 파라미터 설정이나 메인テナンス에는 조작 표시 패널과 조작 표시 펜던트를 마련하였습니다. 사용 상황에 맞게 선택할 수 있습니다.

■ 형식명 및 사양 코드 *



*: 자세한 내용은 권장판 형식명 및 사양 코드(46페이지~)를 참조하여 주십시오.

■ 시스템 구성 및 연결 예



* : 모터나 드라이버와는 별도 판매 상품입니다.

■ 기능 사양 · 일반 사양

드라이버 등급		500W급	2kW급	
기본 사양	전원	주전원	단상 AC 200 ~ 230V(AC 100V시스템인 경우, C100 ~ 115V) ^{+10%} / _{-15%} 50/60Hz	
		제어 전원	단상 AC 200 ~ 230V(AC 100V계의 경우, AC 100 ~ 115V) ^{+10%} / _{-15%} 50/60Hz	
	환경	온도	0 ~ +50℃(동작시) / -20 ~ +85℃(보존시)	
		습도	20 ~ 90%RH 결로가 없을 것(동작 및 보존시)	
		환경	부식성 가스, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	
	구조	설치	벽 마운트	
		팬	없음	DC FAN 내장
		회생 저항	외장형	내장
	외형 치수		60W×195H×150D(mm)	100W×195H×200D(mm)
	중량		1.2kg	2.5kg
	적합 규격		저전압 지침(자기 선언) EN50178, EMC 지침(자기 선언) EN55011 class A group 1, EN61800-3	
			UL508C	
			한국 KC 마크	
	절연 저항 · 내압		절연 저항: 10MΩ이상(DC 500V)	절연 내압: 1,500VAC 1분 간
엔코더 분해능	DYNASERV	UD1BG3: 2,621,440p/rev(655,360p/rev) UD1CG3: 2,621,440p/rev(655,360p/rev) UR5HG3: 3,407,872p/rev(425,984p/rev) UR5CG3: 425,984p/rev(212,992p/rev)		
괄호 안은 지령 펄스 및 모니터 펄스의 공장 출하시 설정값입니다.		UD1AG3: 4,096,000p/rev(1,024,000p/rev) UD1BG3: 2,621,440p/rev(655,360p/rev) UR5HG3: 3,407,872p/rev(425,984p/rev) UR1AG3: 1,638,400p/rev(819,200p/rev) UR1EG3: 1,228,800p/rev(614,400p/rev) UR1BG3: 1,015,808p/rev(507,904p/rev) UR5EG3: 638,976p/rev(319,488p/rev) UR5BG3: 557,056p/rev(278,528p/rev)		
상위 인터페이스	시리얼 인터페이스 (RS232C/RS485)	통신 방식 통신 속도 멀티 채널(RS485)	아스키, 바이너리 통신 38,400 bps 최대 10국	
	컨트롤러 인터페이스	위치 지령 펄스 위치 모니터 펄스 점령 임출력 아날로그 입력	[PLS-SIGN], [UP-DOWN], [A-B] [UP-DOWN], [A-B] 입력 12점, 출력 6점(단자 할당 기능 포함) 속도, 토크 지령(기본 사양 코드 인터페이스 종류에서 T를 선택) 토크 제한, 토크 피드 포워드	
	오픈 네트워크	MECHATROLINK-II 준거(인터페이스 종류 · 사양에서 M2)*1 탑재 형식명: UD1AG3, UD1BG3, UD1CG3, UR5HG3, UR1AG3, UR1EG3, UR1BG3, UR5EG3, UR5BG3, UR5CG3		
기계 입력 신호		원정 근방 신호, ±오버트래블 신호		
제어부	위치 제어부	적분-비례 제어, 비례 적분 제어		
	속도 제어부	비례 제어, 비례 적분 제어		
	피드 포워드	위치, 속도, 가속도		
	필터	속도 지령 필터, 속도 피드백 필터, 위상 지연 보상 필터, 노치 필터(2ch)		
운전 기능		원점복귀 동작, 테스트 동작, 오토튜닝 동작, 위치결정 동작, Jog 이동		
보호 기능		엔코더 이상, 과전압, 과전류, 모션 전압 저하, 주전원 차단, 과부하, 회생 고장 검출, 속도 과대, 위치 편차 과대, 하드 오버트래블, 소프트 오버트래블(직선 좌표시)		
모니터		속도 모니터, 전류 지령, 범용 아날로그 2ch, 범용 디지털 2ch		
조작 · 표시		조작 표시 패널(별매) 조작 표시 펜던트(별매)*2 지원 툴(영업 담당자에게 문의 바람)		
기타		정전시(비상 정지) 서보 감속 기능 다이내믹 브레이크(기본 사양 코드 기본 구조에서 -1B 또는 -1L을 선택)		

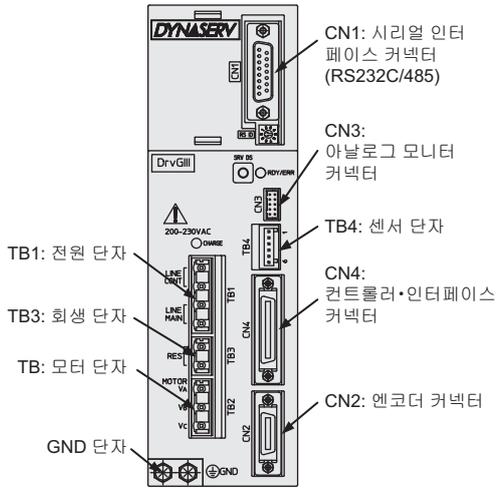
*1: MECHATROLINK-II 준거시에는 당사와 상담하여 주십시오.

*2: DrvGIII의 MECHATROLINK-II사양(기본 사양 코드 「M2」) 및 DrvPIII의 PROFIBUS-DP 사양(기본 사양 코드 「P1」)과는 연결할 수 없습니다.

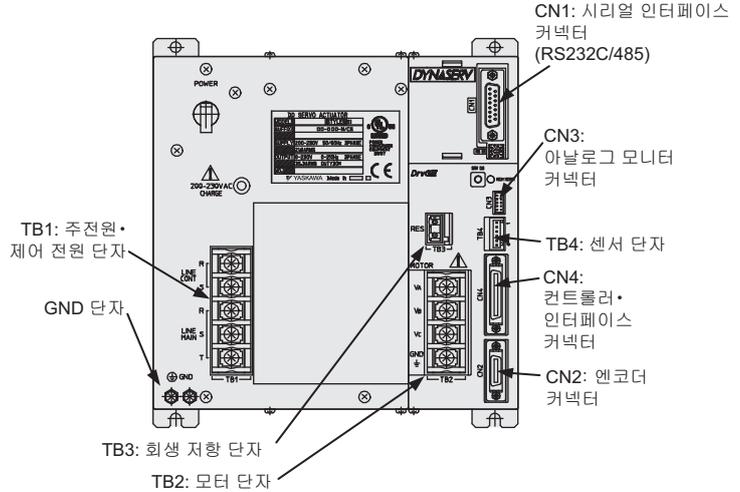
드라이버 등급		4kW급		
기본 사양	전원	주전원	3상 AC 200 ~ 230V +10% -15% 50/60Hz 최대 소비전력 7.6kVA(연결할 모터에 따라 다릅니다.)	
		제어 전원	단상 AC 200 ~ 230V +10% -15% 50/60Hz 최대 소비전력 40VA	
	환경	온도	0 ~ +50℃(동작시) / -20 ~ +85℃(보존시)	
		습도	20 ~ 90%RH 결로가 없을 것(동작 및 보존시)	
		환경	부식성 가스, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	
	구조	설치	벽 마운트	
		팬	DC 팬 2개 내장	
		회생 저항	내장(동작 조건에 따라서는 외장형 회생 저항이 필요한 경우가 있음)	
	외형 치수	200W×195H×200D(mm)		
	중량	6.5kg		
	적합 규격	저전압 지침(자기 선언) EN61800-5-1, EMC 지침(자기 선언) EN55011 class A group 1, EN61800-3		
		UL508C		
		한국 KC 마크		
	절연 저항·내압	절연 저항: 10MΩ이상(DC 500V)	절연 내압: 1,500VAC 1분 간	
	엔코더 분해능	DYNASERV UR5AG3: 851,968p/rev	(425,984p/rev)	
괄호 안은 지령 펄스 및 모니터 펄스의 공장 출하시 설정값입니다.				
상위 인터페이스	시리얼 인터페이스 (RS232C/RS485)	통신 방식 통신 속도 멀티 채널(RS485)	아스키, 바이너리 통신 38,400 bps 자국 최대 10국	
	컨트롤러 인터페이스	위치 지령 펄스 위치 모니터 펄스 접점 입출력 아날로그 입력	[PLS-SIGN], [UP-DOWN], [A-B] [UP-DOWN], [A-B] 입력 12점, 출력 6점(단자 할당 기능 포함) 속도, 토크 지령(기본 사양 코드 인터페이스 종류에서 T를 선택) 토크 제한, 토크 피드 포워드	
기계 입력 신호		원정 근방 신호, ±오버트래블 신호		
제어부	위치 제어부	적분-비례 제어, 비례 적분 제어		
	속도 제어부	비례 제어, 비례 적분 제어		
	피드 포워드	위치, 속도, 가속도		
	필터	속도 지령 필터, 속도 피드백 필터, 위상 지연 보상 필터, 노치 필터(2ch)		
운전 기능		원정복귀 동작, 테스트 동작, 오토튜닝 동작, 위치결정 동작, JOG 이동		
보호 기능		엔코더 이상, 과전압, 과전류, 모션 전압 저하, 주전원 차단, 결상 검출, 과부하, 회생 고장 검출, 속도 과대, 위치 편차 과대, 하드 오버트래블, 소프트 오버트래블(직선 좌표시)		
모니터		속도 모니터, 전류 지령, 범용 아날로그 2ch, 범용 디지털 2ch		
조작·표시		조작 표시 패널(별매) 조작 표시 펜던트(별매) 지원 툴(영업 담당자에게 문의 바람)		
기타		정전시(비상 정지) 서보 감속 기능		

■ 커넥터 · 단자 설명

<500W급 · 2kW급>



<4kW급>



■ 전원부 설명

<500W급 · 2kW급>

번호	명칭	커넥터 형식명	기능	비고
TB1	전원 단자	커넥터: 231-204/026-000(WAGO)	주전원 · 제어 전원 연결	표준 부속품
TB2	모터 단자	커넥터: 231-203/026-000(WAGO)	모터 케이블 연결	표준 부속품
TB3	회생 단자	커넥터: 231-202/026-000(WAGO)	회생 저항 연결	회생 저항이 부속일 때에 부속
GND	GND 단자	M4 나사	접지	

<4kW급>

번호	명칭	커넥터 형식명	기능	비고
TB1	주전원 · 제어 전원 단자	M4 단자대	주전원 · 제어 전원 연결	
TB2	모터 단자	M4 단자대	모터 케이블 연결	
TB3	회생 저항 단자	커넥터: 231-202/026-000(WAGO)	회생 저항 연결	
GND	GND 단자	M4 나사	접지	

<500W급 · 2kW급>

TB1: 전원 단자

핀 번호	신호명	의미
1	LINE (CONT) L	제어 회로용 AC 전원 입력
2	LINE (CONT) N	제어 회로용 AC 전원 입력
3	LINE (MAIN) L	모터 구동용 AC 전원 입력
4	LINE (MAIN) N	모터 구동용 AC 전원 입력

TB2: 모터 단자

핀 번호	신호명	의미
1	VA	모터 A상 출력
2	VB	모터 B상 출력
3	VC	모터 C상 출력

TB3: 회생 단자

핀 번호	신호명	의미
1	RES +	회생 저항 +
2	RES -	회생 저항 -

<4kW급>

TB1: 주전원 · 제어 전원 단자

핀 번호	신호명	의미
1	LINE (CONT) R	제어 회로용 AC 전원 입력
2	LINE (CONT) S	제어 회로용 AC 전원 입력
3	LINE (MAIN) R	모터 구동용 AC 전원 입력
4	LINE (MAIN) S	모터 구동용 AC 전원 입력
5	LINE (MAIN) T	모터 구동용 AC 전원 입력
-	GND	프로텍트 어스

TB2: 모터 단자

핀 번호	신호명	의미
1	VA	모터 A상 출력
2	VB	모터 B상 출력
3	VC	모터 C상 출력
4	GND	모터 단자

TB3: 회생 저항 단자

핀 번호	신호명	의미
1	RES +	회생 저항 +
2	RES -	회생 저항 -

■ 제어부 설명

<500W급 · 2kW급 · 4kW급>

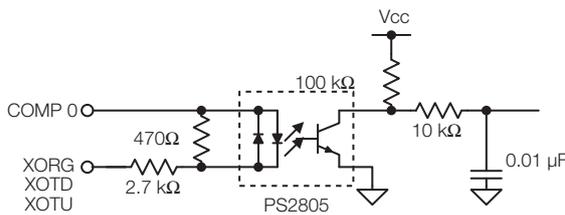
TB4	센서 단자	커넥터: 733-106(WAGO)	원점 근방 신호, ±오버트래블 신호	표준 부속품	
CN1	시리얼 인터페이스 커넥터 (RS232C/485)	커넥터: DA-15PF-N(JAE) 커버: DA-C8-J10-F4-1R	조작 표시 패널, 조작 표시 펜던트, PC를 연결	별매	
CN2	엔코더 커넥터	커넥터: PCR-S20FS (HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD.) 커버: PCR-LS20LA1	엔코더 케이블을 연결	부가 사양 코드/CN 선택시에 부속	
CN3	아날로그 모니터 커넥터	아날로그 모니터 카드	각종 모니터, 오실로스코프를 연결	별매	
CN4	컨트롤러 · 인터페이스 커넥터	기본 사양 코드 M2이외	커넥터: PCR-S36FS+ (HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD.) 커버: PCR-LS36LA	상위 컨트롤러와 연결	부가 사양 코드/CN 또는 /CN4 선택시에 부속
		기본 사양 코드 M2*	케이블: MECHATROLINK-II 규격 케이블		

*: MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오. 4kW급 드라이버 UR5AG3(DR5A 엔진)은 M2(MECHATROLINK-II)를 지원하지 않습니다.

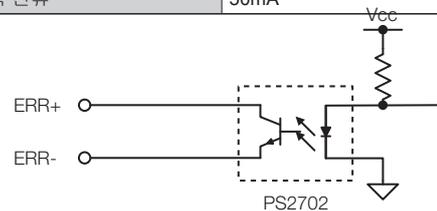
TB4: 센서 단자

핀 번호	신호명	의미
1	COMP0	센서 전원
2	XORG	원점 근방 신호 입력 B접점
3	XOTD	-오버트래블 신호 입력 B접점
4	XOTU	+오버트래블 신호 입력 B접점
5	ERR+	회생 에러 출력 +
6	ERR-	회생 에러 출력 -

센서 입력 사양	
정격 전압	12 ~ 24VDC(±10%)
정격 입력 전류	4.1mA/점(at 12VDC) 8.5mA/점(at 24VDC)
입력 임피던스	3.0kΩ
동작 전압(vs COMP0 간)	OFF시 3.0VDC이하 ON시 9.0VDC이상
허용 누설 전류	1.0mA 이하에서 OFF를 보증



회생 에러 출력	
최대 사용 전압	30VDC
최대 출력 전류	50mA



CN1: 시리얼 인터페이스 커넥터(RS232C/485)

핀 번호	신호명	의미
1	FG	프레임 GND 단자
2	RxD	RS232C 시그널 채널 통신 RxD 단자
3	TxD	RS232C 시그널 채널 통신 TxD 단자
4	A	RS485멀티 채널 통신 Rx(+) 측 단자
5	Y	RS485멀티 채널 통신 Tx(+) 측 단자
6	485SW	RS485 멀티 채널 통신 사용 상태 비트
7	TRMP	RS485 멀티 채널 통신 터미네이터 -단자 (#14 TRMN과 쇼트)
8	CN1SW	CN1 사용 상태 비트
9	+5V	+5V 전원 (조작 표시 패널 · 조작 표시 펜던트용 전원)*
10	SG	시그널 GND 단자
11	B	RS485 멀티 채널 통신 Rx(-) 측 단자
12	Z	RS485 멀티 채널 통신 Tx(-) 측 단자
13	SG	시그널 GND 단자
14	TRMN	RS485 멀티 채널 통신 터미네이터 -단자 (#7 TRMP와 쇼트)
15	SG	시그널 GND 단자

*: RS232C/485 통신시에는 사용 금지

CN2: 엔코더 커넥터

핀 번호	신호명		
	DM1B-006 DM1C-004	DM□□ 모터 (왼쪽 기재 이외)	DR5H00 · DR□□ 모터
1	+10V	+10V	—
2	—	—	+S0
3	θSIG 0	θSIG 0	—
4	—	ECLK+(10V)	—
5	θSIG 1	θSIG 1	—
6	—	—	-S0
7	ECLK+(3V)	—	—
8	—	—	-C0
9	—	ZERO+	—
10	—	—	+C0
11	—	—	+S180
12	GND	GND	—
13	—	ECLK-(10V)	—
14	GND	GND	—
15	—	—	-S180
16	GND	GND	—
17	—	—	-C180
18	ECLK-(3V)	—	—
19	—	ZERO-	—
20	—	—	+C180
케이스	실드선	실드선	FG·실드선

CN3: 아날로그 모니터 커넥터

핀 번호	신호명	의미
1	VEL	속도 모니터 단자
2	AMON1	아날로그 모니터 단자 1(범용 A 모니터 1)
3	AMON2	아날로그 모니터 단자 2(범용 A 모니터 2)
4	DMON1	디지털 모니터 단자 1(범용 D 모니터 1)
5	DMON2	디지털 모니터 단자 2(범용 D 모니터 2)
6	T-R	전류 지령
7	T-T	보수용
8	T-S	보수용
9	< 사용 금지 >	보수용 아무 것도 연결하지 마십시오.
10	GND	모니터용 GND 단자

CN4: 컨트롤러 · 인터페이스 커넥터

●점점 I/O 타입 인터페이스 종류 · 사양 SA, SB, TA, TB, UA, UB

핀 번호	신호명	의미	
1	COMP1	인터페이스 전원 +	인터페이스 사양에 따라 적절한 전원을 입력하여 주십시오.
2	COMN1	인터페이스 전원	
3	DO_0	점점 출력 0	신호 할당 기능에 의해 의미가 부여됩니다. 출력 신호 논리를 반전시킬 수도 있습니다.
4	DO_1	점점 출력 1	
5	DO_2	점점 출력 2	
6	DO_3	점점 출력 3	
7	DO_4	점점 출력 4	
8	DO_5	점점 출력 5	파라미터 설정에 의해 UP-DOWN or A-B 출력을 선택할 수 있습니다.
9	UA_OUT+	위치 현재 펄스 1+	
10	UA_OUT-	위치 현재 펄스 1-	
11	DB_OUT+	위치 현재 펄스 2+	
12	DB_OUT-	위치 현재 펄스 2-	모터의 ZERO 신호를 출력합니다.
13	Z_OUT+	ZERO신호 +	
14	Z_OUT-	ZERO신호 -	
15	PUA_IN+	위치 지령 펄스 1+	파라미터 설정에 의해 PLS-SIGN or UPDOWNNorA-B 입력을 선택할 수 있습니다
16	PUA_IN-	위치 지령 펄스 1-	
17	SDB_IN+	위치 지령 펄스 2+	
18	SDB_IN-	위치 지령 펄스 2-	
19	DI_0	점점 입력 0	신호 할당 기능에 의해 의미가 부여됩니다. 입력 신호 논리를 반전시킬 수도 있습니다
20	DI_1	점점 입력 1	
21	DI_2	점점 입력 2	
22	DI_3	점점 입력 3	
23	DI_4	점점 입력 4	
24	DI_5	점점 입력 5	
25	DI_6	점점 입력 6	
26	DI_7	점점 입력 7	
27	DI_8	점점 입력 8	
28	DI_9	점점 입력 9	
29	DI_10	점점 입력 10	
30	DI_11	점점 입력 11	
31	(NC)		아무것도 연결하지 마십시오
32	(NC)		
33	ASUB_IN+	아날로그 보조 입력+	파라미터로 유효 설정함으로써 토크 제한 혹은 토크 피드 포워드를 적용할 수 있습니다.
34	ASUB_IN-	아날로그 보조 입력-	
35	ACMD_IN+	아날로그 지령 입력 +	속도지령, 토크 지령을 입력합니다. (기본 사양 코드 인터페이스종류에서 T를선택)
36	ACMD_IN-	아날로그 지령 입력 -	
실드		실드 처리 단자	

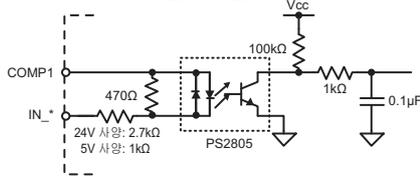
신호 할당 초기 설정		
논리 I/O명	의미	논리 설정
OUT_DRDY	드라이버 READY	정논리
OUT_SRDY	서보 READY	정논리
OUT_BUSY	BUSY	정논리
OUT_OVL	오버 로드 신호	부논리
OUT_OVER	오버 신호	정논리
OUT_COIN	위치 정정 신호	정논리

정논리: 드라이버 내의 출력 트랜지스터가 ON 인 상태.

신호 할당 초기 설정		
논리 I/O명	의미	논리 설정
IN_ERR_RESET	에러 리셋	정논리
IN_SERVO	서보 지령	정논리
IN_START	운전 동작 기동 지령	정논리
IN_ABORT	운전 동작 중지 지령	정논리
IN_I_CODE.0	코드 입력 0	정논리
IN_I_CODE.1	코드 입력 1	정논리
IN_POSW.0	위치 정정 폭 선택 0	정논리
IN_POSW.1	위치 정정 폭 선택 1	정논리
IN_VELFREQ_SEL	속도 제어 대역 선택	정논리
IN_POSFREQ_SEL	위치 제어 대역 선택	정논리
IN_PLS_DIRECT	펄스 가중치 선택	정논리
IN_POSINT_INH	위치 제어 작분 동작 금지	정논리

정논리: 포토커플러에 전류가 흐른 상태

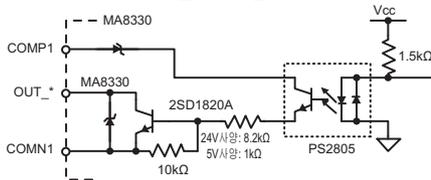
【점점 입력】 DI_0 ~ DI_11



포토 커플러에 전류를 흘린 상태가 입력 ON

인터페이스 사양	A	B
정격 전압	12 ~ 24VDC(±10%)	5VDC(±10%)
정격 입력 전류	4.1mA / 점(at 12V DC) 8.5mA / 점(at 24V)	4.0mA / 점(at 5VDC)
입력 임피던스	3.0kΩ	1.0kΩ
동작 전압 (vs COMP * 간)	OFF시 3.0VDC 이하 ON시 9.0VDC 이상	OFF시 1.0VDC 이하 ON시 4.0VDC 이상
허용 누설 전류	1.0mA 이하에서 OFF를 보증	

【점점 입력】 DO_0 ~ DO_5



출력 트랜지스터가 ON 상태에서 출력 ON

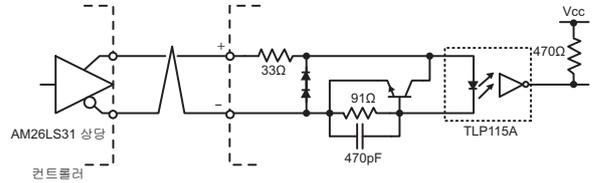
인터페이스 사양	A	B
정격 전압	12 ~ 24VDC(±10%)	5VDC(±10%)
최대 부하 전류	0.1A / 점, 0.5A / 코몬	
ON 전압	0.5VDC 이하	
OFF시 누설 전류	0.1mA 이하	

【위치 지령 펄스 입력】 PUA_IN±, SDB_IN±

■차동 입력 사양

AM26LS31 상당의 RS422A 규격에 적합한 차동형 라인 드라이버를 연결하여 주십시오.

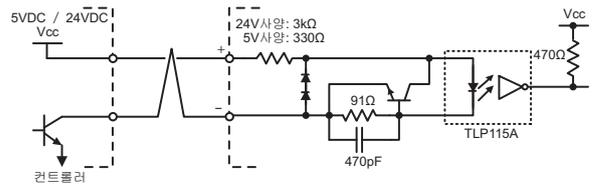
+ 단자가 - 단자로부터 고전압이 되고, 포토 커플러에 전류를 흘린 상태가 입력 ON



■오픈 콜렉터 입력 사양

인터페이스용 전원을 입력하여 주십시오.

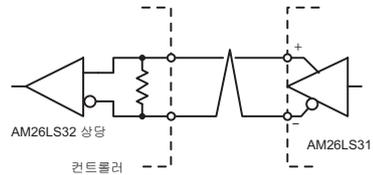
포토 커플러에 전류를 흘린 상태가 입력 ON



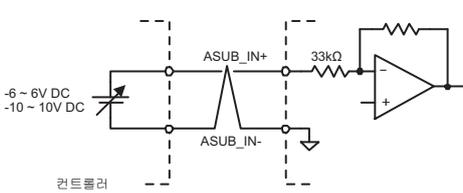
【위치 현재 펄스 출력】 UA_OUT±, DB_OUT±, Z_OUT±

AM26LS32 상당의 RS422A 규격에 적합한 차동형 라인리시버를 접속하여 주십시오.

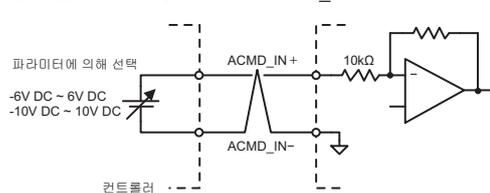
+ 단자가 - 단자보다 고전압이 된 상태가 출력 ON



【아날로그 보조 입력】 ASUB_IN±



【아날로그 지령 입력】 ACMD_IN±



●MECHATROLINK-II 타입 인터페이스 종류·사양 M2

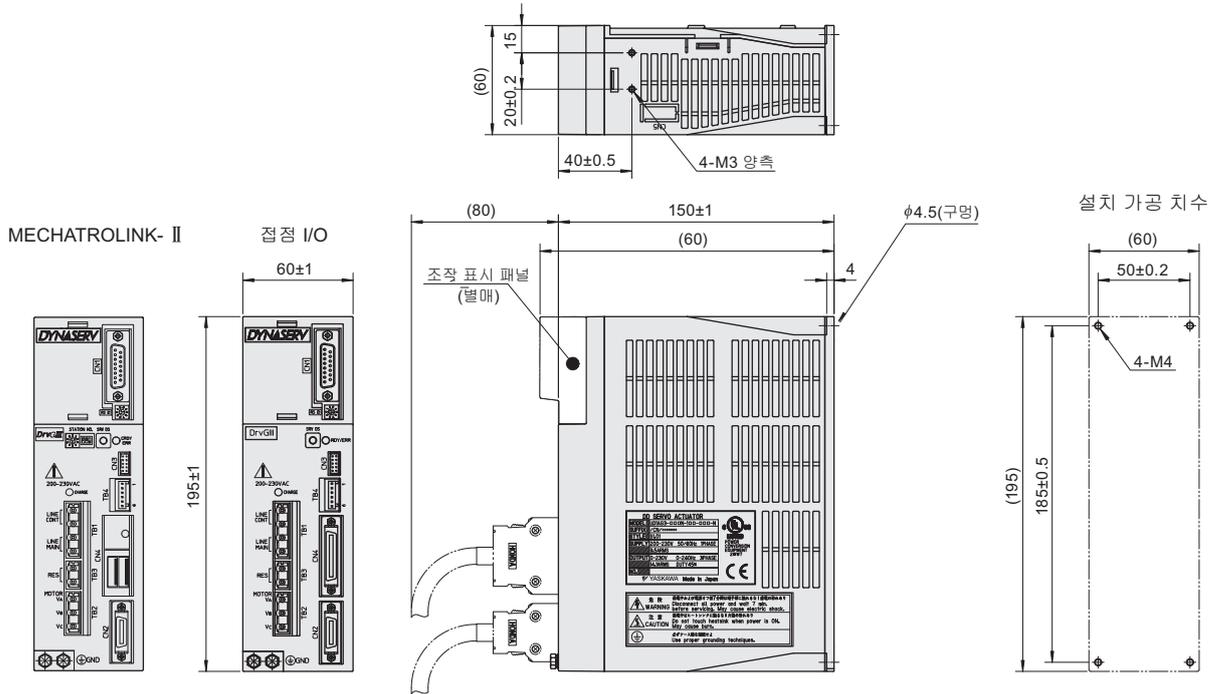
전송 속도	10Mbps
최대 전송 거리	50m
최소 국간 거리	50cm
연결 국수	전송 주기 1ms 설정시 최대 9국
전송 주기	1ms, 2ms
통신 주기	X1 고정
데이터 길이	17/32byte 선택 가능

(주) MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

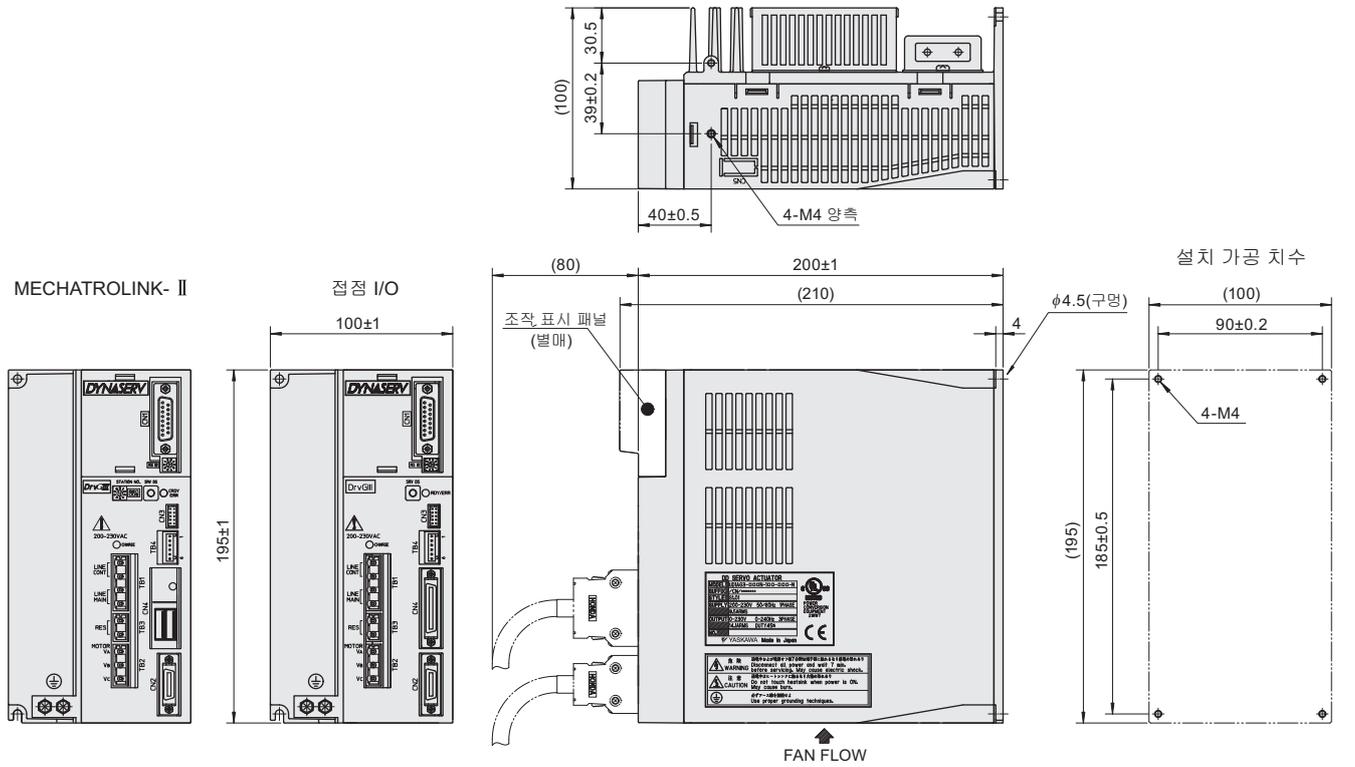
4kW급 드라이버 UR5AG3(조합 모터: DR5A 모터)은 M2(MECHATROLINK-II)를 지원하지 않습니다.

외형도 (단위 mm)

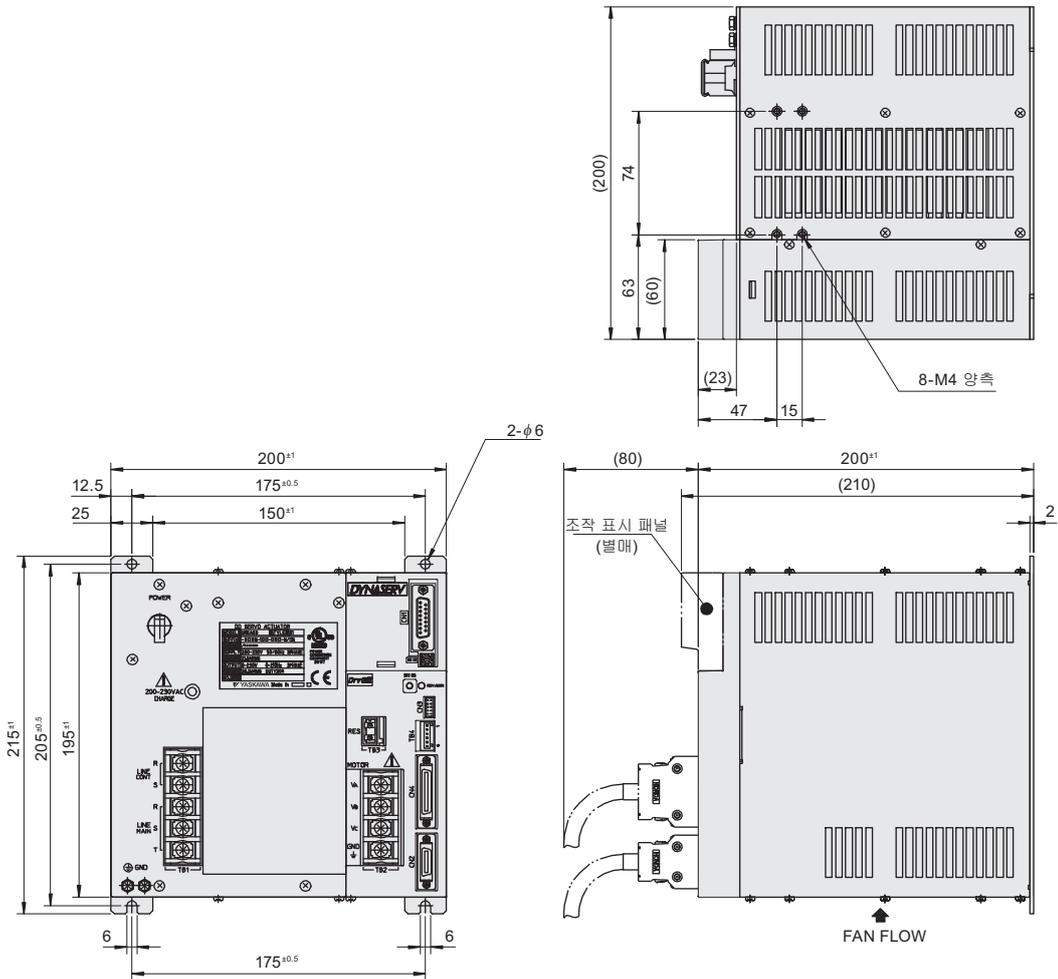
500W급



2kW급



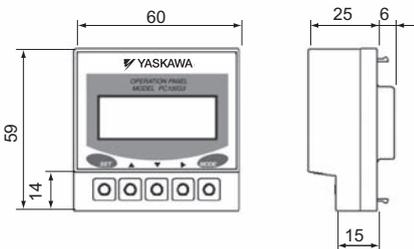
4kW급



조작 표시 패널(별매)

형식명: PC100G3

각종 파라미터의 표시·설정 및 알람 표시가 가능합니다.
드라이버의 CN1에 연결합니다.

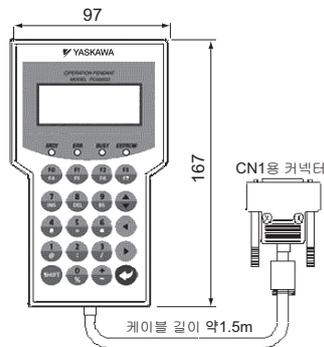


조작 표시 펜던트(별매)

형식명: PC000G3

각종 파라미터의 표시·설정 및 알람 표시가 가능합니다.
드라이버 16대 분의 설정 데이터를 기억합니다.
드라이버의 CN1에 접속하여 주십시오.

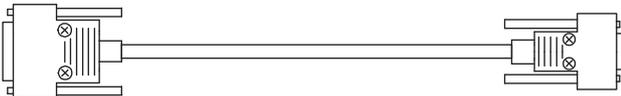
(주) DrvG III의 MECHATROLINK-II 및,
DrvP III의 PROFIBUS-DP 사양과의 연결은 불가능합니다.



전용 RS232C 케이블(별매)

형식명: C1P-ENN-2276-020

지원된 톨 사용시에 PC와의 연결에 이용할 수 있습니다.(길이 2m)



■ 특징

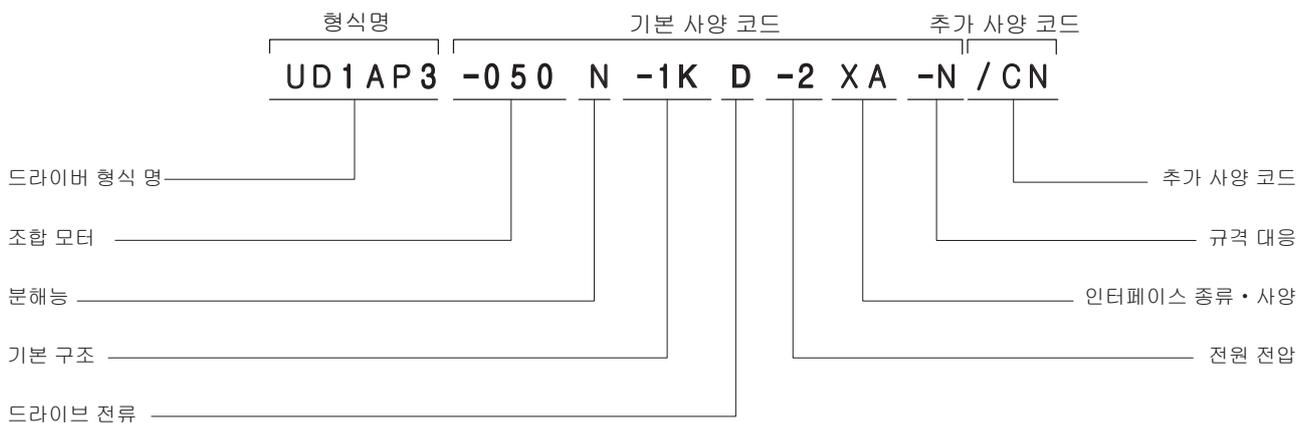
DrvPⅢ 드라이버는 제어 성능과 조작성 향상을 추구한 위치결정 기능 전용의 다이렉트 드라이브 모터 드라이버입니다.

애플루트 타입과 인크리멘탈 타입 모두 지원하고 있습니다. 또한 필드 네트워크를 지원하고 있습니다.

다음과 같은 특색이 있습니다.

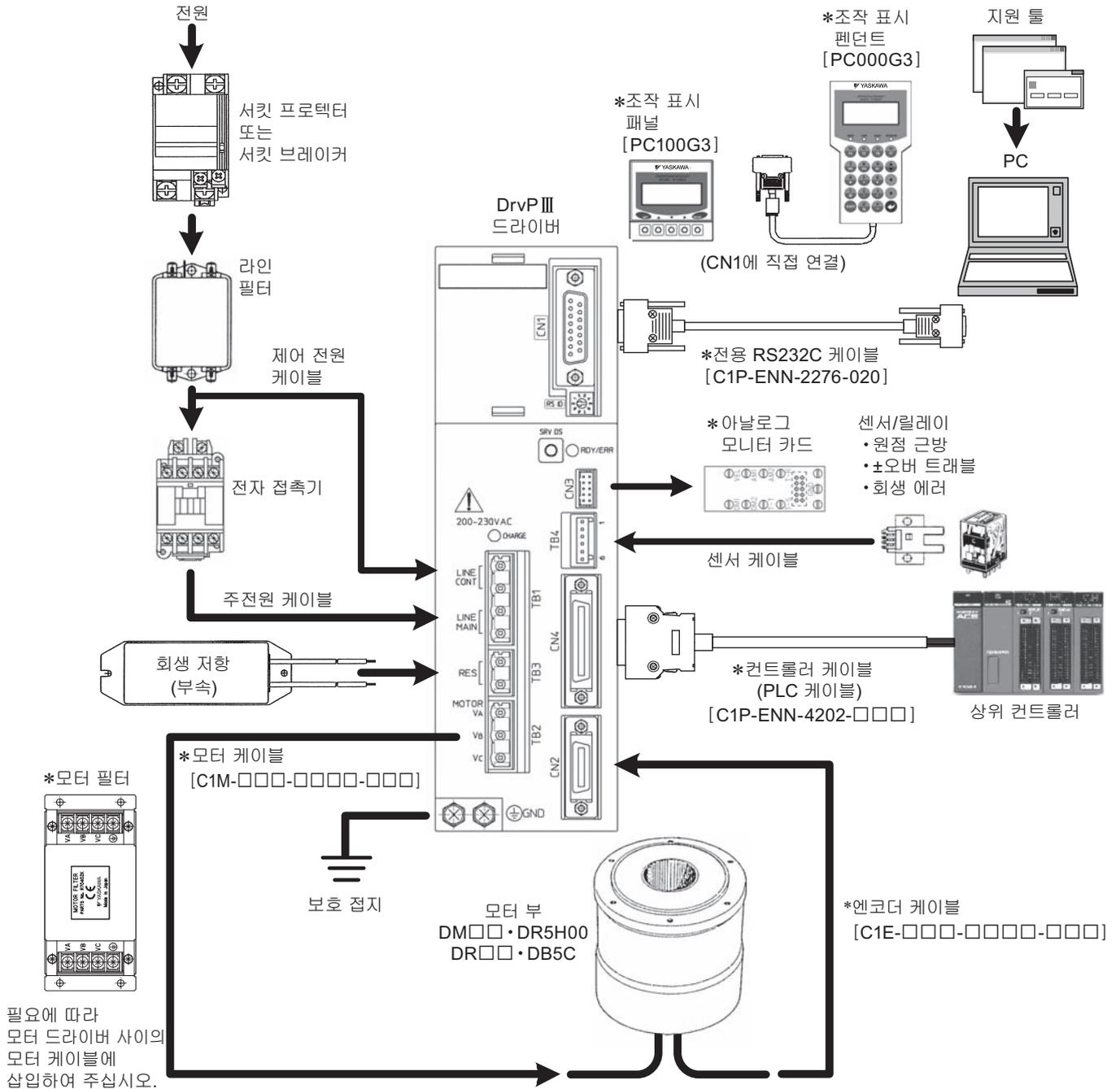
- (1) 점점 I/O 외에 FA 시스템에서 많이 사용되고 있는 CC-Link 및 PROFIBUS-DP 인터페이스를 가지고 있습니다.
- (2) 사용하기 쉬운 애플루트 위치 검출기를 내장한 DB5C와 조합해 원정복귀 동작이 필요 없는 편리한 애플루트 DD 모터가 됩니다.
- (3) 제어성을 높이고 정정 시간을 단축합니다.
- (4) 위치결정 컨트롤러가 내장되어 있고, 동작 테이블에서 운전할 수 있습니다.
- (5) 오토튜닝 기능이 있습니다
- (6) CE 마크, UL 규격과 아울러 한국 KC 마크를 취득하였습니다.
- (7) 오실로스코프, 모터리스 운전, 단자 할당 등 다기능 지원 툴을 마련하였습니다. PC 상에서 간단하게 조작할 수 있습니다.
- (8) 파라미터 설정이나 메인テナンス에는 조작 표시 패널과 조작 표시 펜던트를 마련하였습니다. 사용 상황에 맞게 선택할 수 있습니다.

■ 형식명 및 사양 코드 *



*: 자세한 내용은 권장판 형식명 및 사양 코드(50페이지~)를 참조하여 주십시오.

■ 시스템 구성 및 접속 사례



* : 모터나 드라이버와는 별도 판매 상품입니다.

■ 기능 사양 · 일반 사양

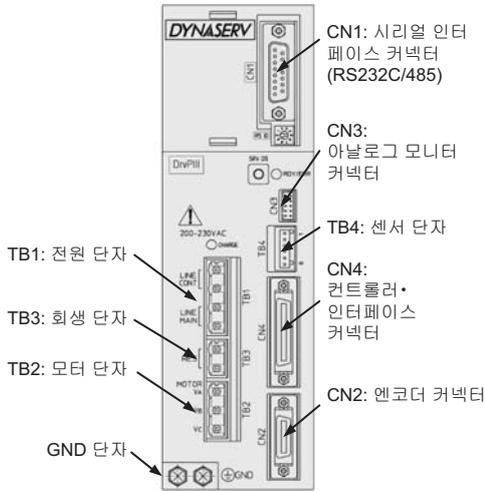
드라이버 등급		500W급	2kW급	
기본 사양	전원	주전원	단상 AC 200 ~ 230V(AC 100V시스템인 경우, AC 100 ~ 115V) ^{+10%} / _{-15%} 50/60Hz	
		제어 전원	단상 AC 200 ~ 230V(AC 100V계의 경우, AC 100 ~ 115V) ^{+10%} / _{-15%} 50/60Hz	
	환경	온도	0 ~ +50℃(동작시) / -20 ~ +85℃(보존시)	
		습도	20 ~ 90%RH 결로가 없을 것(동작 및 보존시)	
		환경	부식성 가스, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	
	구조	설치	벽 마운트	
		팬	없음	DC팬 내장
		회생 저항	외장형	내장
	외형 치수		60W×195H×150D(mm)	100W×195H×200D(mm)
	중량		1.2kg	2.5kg
적합 규격		저전압 지침(자기 선언)EN50178, EMC 지침(자기 선언) EN55011 class A group 1, EN61800-3 UL508C 한국 KC 마크		
절연 저항 · 내압		절연 저항: 10MΩ이상(DC 500V)	절연 내압: 1,500VAC 1분내	
엔코더 분해능 괄호 안은 지령 펄스 및 모니터 펄스의 공장 출하시 설정값입니다.	DYNASERV	UD1BP3: 2,621,440p/rev(360,000p/rev) UD1CP3: 2,621,440p/rev(360,000p/rev) UR5HP3: 3,407,872p/rev(360,000p/rev) UR5CP3: 425,984p/rev(360,000p/rev) UB5CP3: 425,984p/rev(360,000p/rev)	UD1AP3: 4,096,000p/rev(360,000p/rev) UD1BP3: 2,621,440p/rev(360,000p/rev) UR5HP3: 3,407,872p/rev(360,000p/rev) UR1AP3: 1,638,400p/rev(360,000p/rev) UR1EP3: 1,228,800p/rev(360,000p/rev) UR1BP3: 1,015,808p/rev(360,000p/rev) UR5EP3: 638,976p/rev(360,000p/rev) UR5BP3: 557,056p/rev(360,000p/rev)	
상위 인터페이스	시리얼 인터페이스 (RS232C/RS485)	통신 방식 통신 속도 멀티 채널(RS485)	아스키, 바이너리 통신 38,400 bps 최대 10국	
	컨트롤러 인터페이스 오픈 네트워크	접점I/O(인터페이스 종류 · 사양에서 XA) 입력점 수 12점, 출력점 수 6점(단자 할당 기능 포함)		
		CC-Link(인터페이스 종류 · 사양에서 C1) 점유국 수 1국 설정시 입력점 수 16점, 출력점 수 16점(단자 할당 기능 포함) 입력 레지스터 4, 출력 레지스터 4 점유국 수 2국 설정시 입력점 수 48점, 출력점 수 48점(단자 할당 기능 포함) 입력 레지스터 8, 출력 레지스터 8		
기계 입력 신호	원점 근방 신호, ±오버트래블 신호			
제어부	위치 제어부	적분-비례 제어, 비례 적분 제어		
	속도 제어부	비례 제어, 비례 적분 제어		
	피드 포워드	위치, 속도, 가속도		
	필터	속도 지령 필터, 속도 피드백 필터, 위상 지연 보상 필터, 노치 필터(2ch)		
운전 기능	원점복귀 동작, 테스트 동작, 오토튜닝 동작, 위치결정 동작, JOG 이동			
보호 기능	엔코더 이상, 과전압, 과전류, 모션 전압 지하주전원 차단, 과부하, 회생 고장 검출, 속도 과대, 위치 편차 과대, 하드 오버트래블, 소프트 오버트래블(직선 좌표시)			
모니터	속도 모니터, 전류 지령, 범용 아날로그 2ch, 범용 디지털 2ch			
조작 · 표시	조작 표시 패널(별매) 조작 표시 펜던트(별매)* 자원 톨(영업 담당자에게 문의 바람)			
기타	정지시(비상정지) 서보 감속 기능 다이내믹 브레이크(기본 사양 코드 기본 구조로 -1B 또는 -1L을 선택)			

*: DrvPⅢ의 PROFIBUS-DP 사양(기본 사양 코드 「P1」) 및 DrvGⅢ의 MECHATROLINK-II 사양(기본 사양 코드 「M2」)과는 연결할 수 없습니다.

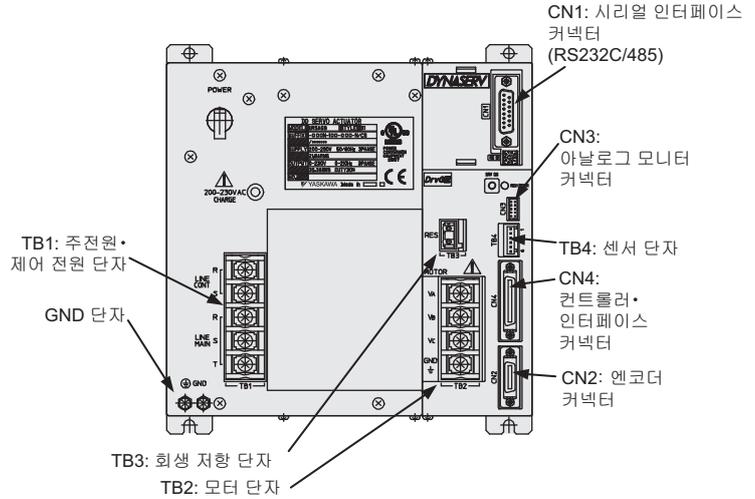
드라이버 등급		4kW급		
기본 사양	전원	주전원	3상 AC 200 ~ 230V +10% -15% 50/60Hz 최대 소비전력 7.6kVA(연결할 모터에 따라 다릅니다.)	
		제어 전원	단상 AC 200 ~ 230V +10% -15% 50/60Hz 최대 소비전력 40VA	
	환경	온도	0 ~ +50℃(동작시) / -20 ~ +85℃(보존시)	
		습도	20 ~ 90%RH 결로가 없을 것(동작 및 보존시)	
		환경	부식성 가스, 먼지가 없을 것 해발 1000m 이하일 것(CE 설치 조건)	
	구조	설치	벽 마운트	
		팬	DC팬 2개 내장	
		회생 저항	내장	
	외형 치수	200W×195H×200D(mm)		
	중량	6.5kg		
	접합 규격	저전압 지침(자기 선언) EN61800-5, EMC 지침(자기 선언) EN55011 class A group 1, EN61800-3		
		UL508C		
		한국 KC 마크		
	절연 저항·내압	절연 저항: 10MΩ이상(DC500V) 절연 내압: 1,500VAC 1분 간		
엔코더 분해능	DYNASERV UR5AP3: 851,968p/rev	(360,000p/rev)		
관측 안은 지령 펄스 및 모니터 펄스의 공장 출하시 설정값입니다.				
상위 인터페이스	시리얼 인터페이스 (RS232C/RS485)	통신 방식 아스키, 바이너리 통신 통신 속도 38,400 bps 멀티 채널(RS485) 최대 10국		
	컨트롤러 인터페이스 위치 지령 펄스	접점 I/O(인터페이스 종류·사양에서 XA) 입력 12점, 출력 6점(단자 할당 기능 포함) CC-Link(인터페이스 종류·사양에서 C1) 점유국 수 1국 설정시 입력 12점, 출력 6점(단자 할당 기능 포함) 입력 레지스터 4, 출력 레지스터 4 점유국 수 2국 설정시 입력점 수 48점, 입력점 수 48점(단자 할당 기능 포함) 입력 레지스터 8, 출력 레지스터 8		
기계 입력 신호		원정 근방 신호, ±오버트래블 신호		
제어부	위치 제어부	적분-비례 제어, 비례 적분 제어		
	속도 제어부	비례 제어, 비례 적분 제어		
	피드 포워드	위치, 속도, 가속도		
	필터	속도 지령 필터, 속도 피드백 필터, 위상 지연 보상 필터, 노치 필터(2ch)		
운전 기능		원점복귀 동작, 테스트 동작, 오토튜닝 동작, 위치결정 동작, JOG 이동		
보호 기능		엔코더 이상, 과전압, 과전류, 모션 전압 저하, 주전원 차단, 과부하, 회생 고장 검출, 속도 과대, 위치 편차 과대, 하드 오버트래블, 소프트 오버트래블(직선 좌표시)		
모니터		속도 모니터, 전류 지령, 범용 아날로그 2ch, 범용 디지털 2ch		
조작·표시		조작 표시 패널(별매) 조작 표시 펜던트(별매) 지원 툴(영업 담당자에게 문의 바람)		
기타		정전시(비상 정지) 서보 감속 기능		

■ 커넥터 · 단자 설명

<500W급 · 2kW급>



<4kW급>



■ 전원부 설명

<500W급 · 2kW급>

번호	명칭	커넥터 형식명	기능	비고
TB1	전원 단자	커넥터: 231-204/026-000(WAGO)	주전원 · 제어 전원 연결	표준 부속품
TB2	모터 단자	커넥터: 231-203/026-000(WAGO)	모터 케이블 연결	표준 부속품
TB3	회생 단자	커넥터: 231-202/026-000(WAGO)	회생 저항 연결	회생 저항이 부속일 때에 부속
GND	GND단자	M4 나사	접지	

<4kW급>

번호	명칭	커넥터 형식명	기능	비고
TB1	주전원 · 제어 전원 단자	M4 단자대	주전원 · 제어 전원 연결	
TB2	모터 단자	M4 단자대	모터 케이블 연결	
TB3	회생 저항 단자	커넥터: 231-202/026-000(WAGO)	회생 저항 연결	
GND	GND단자	M4 나사	접지	

<500W급 · 2kW급>

TB1: 전원 단자

핀 번호	신호명	의미
1	LINE (CONT) L	제어 회로용 AC 전원 입력
2	LINE (CONT) N	제어 회로용 AC 전원 입력
3	LINE (MAIN) L	모터 구동용 AC 전원 입력
4	LINE (MAIN) N	모터 구동용 AC 전원 입력

<4kW급>

TB: 주전원 · 제어 전원 단자

핀 번호	신호명	의미
1	LINE (CONT) R	제어 회로용 AC 전원 입력
2	LINE (CONT) S	제어 회로용 AC 전원 입력
3	LINE (MAIN) R	모터 구동용 AC 전원 입력
4	LINE (MAIN) S	모터 구동용 AC 전원 입력
5	LINE (MAIN) T	모터 구동용 AC 전원 입력
-	GND	프로텍트 어스

TB2: 모터 단자

핀 번호	신호명	의미
1	VA	모터 A상 출력
2	VB	모터 B상 출력
3	VC	모터 C상 출력

TB2: 모터 단자

핀 번호	신호명	의미
1	VA	모터 A상 출력
2	VB	모터 B상 출력
3	VC	모터 C상 출력
4	GND	모터 GND

TB3: 회생 단자

핀 번호	신호명	의미
1	RES +	회생 저항 +
2	RES -	회생 저항 -

TB3: 회생 저항 단자

핀 번호	신호명	의미
1	RES +	회생 저항 +
2	RES -	회생 저항 -

■ 제어부 설명

< 500W급 · 2kW급 · 4kW급 >

TB4	센서 단자	커넥터: 733-106 (WAGO)	원정 근방 신호, ±오버트래블 신호	표준 부속품
CN1	시리얼 인터페이스 커넥터(RS232C/485)	커넥터: DA-15PF-N (JAE) 커버: DA-C8-J10-F4-1R	조작 표시 패널, 조작 표시 펜던트, PC를 연결	별매
CN2	엔코더 커넥터	커넥터: PCR-S20FS+ (HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD.) 커버: PCR-LS20LA1	엔코더 케이블을 연결	부가 사양 코드/CN 선택시에 부속
CN3	아날로그 모니터 커넥터	아날로그 모니터 카드	각종 모니터, 오실로스코프를 연결	별매
CN4	컨트롤러 · 인터페이스 커넥터	기본 사양 코드XA	커넥터: PCR-S36FS+ (HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD.) 커버: PCR-LS36LA	상위 컨트롤러와 연결
		기본 사양 코드C1	커넥터: TMSTBP2.5/4-STF-5.08 (피닉스 콘택트)	
		기본 사양 코드P1*	커넥터: PROFIBUS규격 D-SUB9pin	고객 준비 사항

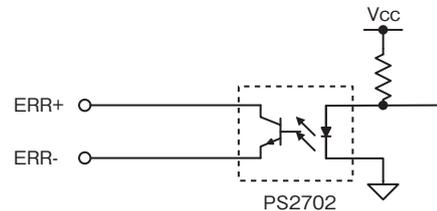
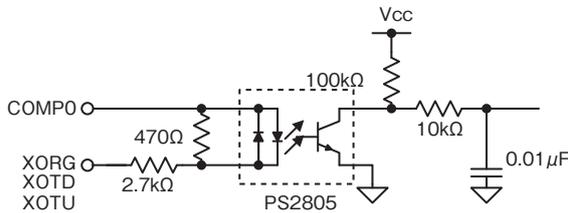
*: P1(PROFIBUS-DP)은 지원 기종이 한정되어 있습니다. 32~33페이지를 참조하여 주십시오.

TB4: 센서 단자

핀번호	신호명	의미
1	COMP 0	센서 전원
2	XORG	원정 근방 신호 입력 B접점
3	XOTD	-오버트래블 신호 입력 B접점
4	XOTU	+오버트래블 신호 입력 B접점
5	ERR+	회생 에러 출력 +
6	ERR-	회생 에러 출력 -

센서 입력 사양	
정격 전압	12 ~ 24VDC(±10%)
정격 입력 전류	4.1mA/점 (at 12VDC) 8.5mA/점 (at 24VDC)
입력 임피던스	3.0kΩ
동작 전압(vs COMP0 간)	OFF시 3.0VDC이하 ON시 9.0VDC이상
허용 누설 전류	1.0mA이하에서 OFF를 보증

회생 에러 출력	
최대 사용 전압	30VDC
최대 출력 전류	50mA



CN1: 시리얼 인터페이스 커넥터(RS232C/485)

핀번호	신호명	의미
1	FG	프레임 GND 단자
2	RxD	RS232C시그널 채널 통신Rx단자
3	TxD	RS232C시그널 채널 통신Tx단자
4	A	RS485멀티 채널 통신Rx(+)-측단자
5	Y	RS485멀티 채널 통신Tx(+)-측단자
6	485SW	RS485멀티 채널 통신사용 상태 비트
7	TRMP	RS485멀티 채널 통신 터미네이터 -단자 (#14 TRMN 과 쇼트)
8	CN1SW	CN1사용 상태 비트
9	+5V	+5V전원(조작 표시 패널 · 조작 표시 펜던트용 전원)*
10	SG	시그널 GND 단자
11	B	RS485멀티 채널 통신Rx(-)-측단자
12	Z	RS485멀티 채널 통신Tx(-)-측단자
13	SG	시그널 GND 단자
14	TRMN	RS485멀티 채널 통신 터미네이터 -단자(#7 TRMP와 쇼트)
15	SG	시그널 GND 단자

*: RS232C/485 통신시에는 사용 금지

35

CN2: 엔코더 커넥터

핀번호	신호명			
	DM1B-006 DM1C-004	DM□□모터 (왼쪽 이외 기재)	DR5H00· DR□□모터	DB5C 모터
1	+10V	+10V	—	-1XS0
2	—	—	+S0	1XS
3	θSIG 0	θSIG 0	—	-1XS180
4	—	ECLK+(10V)	—	—
5	θSIG 1	θSIG 1	—	-1XC0
6	—	—	-S0	-NXS0
7	ECLK+(3V)	—	—	-1XC180
8	—	—	-C0	-NXC0
9	—	ZERO+	—	—
10	—	—	+C0	1XC
11	—	—	+S180	NXS
12	GND	GND	—	—
13	—	ECLK-(10V)	—	—
14	GND	GND	—	—
15	—	—	-S180	-NXS180
16	GND	GND	—	—
17	—	—	-C180	-NXC180
18	ECLK-(3V)	—	—	—
19	—	ZERO-	—	—
20	—	—	+C180	NXC
케이스	실드선	실드선	FG·실드선	FG·실드선

CN3: 아날로그 모니터 커넥터

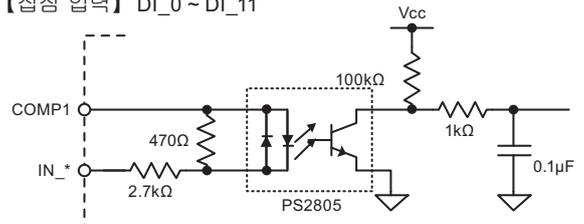
핀번호	신호명	의미
1	VEL	속도 모니터 단자
2	AMON1	아날로그 모니터 단자 1(범용 A 모니터 1)
3	AMON2	아날로그 모니터 단자 2(범용 A 모니터 2)
4	DMON1	디지털 모니터 단자 1(범용 D 모니터 1)
5	DMON2	디지털 모니터 단자 2(범용 D 모니터 2)
6	T-R	전류 지령
7	T-T	보수용
8	T-S	보수용
9	<사용 금지>	보수용 아무 것도 연결하지 마십시오.
10	GND	모니터용 GND 단자

CN4: 컨트롤러 인터페이스 커넥터

●점점 I/O 타입 인터페이스 종류 · 사양XA

핀번호	신호명	의미	
1	COMP1	인터페이스 전원+	인터페이스 사양에 따라 적절한 전원을 입력하여 주십시오.
2	COMN1	인터페이스 전원-	
3	DO_0	점점 출력 0 Block0.bit0	신호 할당 기능에 의해 의미가 부여됩니다. 입력 신호 논리를 반전시킬 수도 있습니다
4	DO_1	점점 출력 1 Block0.bit1	
5	DO_2	점점 출력 2 Block0.bit2	
6	DO_3	점점 출력 3 Block0.bit3	
7	DO_4	점점 출력 4 Block0.bit4	
8	DO_5	점점 출력 5 Block0.bit5	
9 ~ 18	(NC)		아무것도 연결하지 마십시오
19	DI_0	점점 입력 0 Block0.bit0	신호 할당 기능에 의해 의미가 부여됩니다. 출력 신호 논리를 반전시킬 수도 있습니다.
20	DI_1	점점 입력 1 Block0.bit1	
21	DI_2	점점 입력 2 Block0.bit2	
22	DI_3	점점 입력 3 Block0.bit3	
23	DI_4	점점 입력 4 Block0.bit4	
24	DI_5	점점 입력 5 Block0.bit5	
25	DI_6	점점 입력 6 Block0.bit6	
26	DI_7	점점 입력 7 Block0.bit7	
27	DI_8	점점 입력 8 Block1.bit0	
28	DI_9	점점 입력 9 Block1.bit1	
29	DI_10	점점 입력 10 Block1.bit2	
30	DI_11	점점 입력 11 Block1.bit3	
31 ~ 36	(NC)		아무것도 연결하지 마십시오
실드		실드 처리 단자	

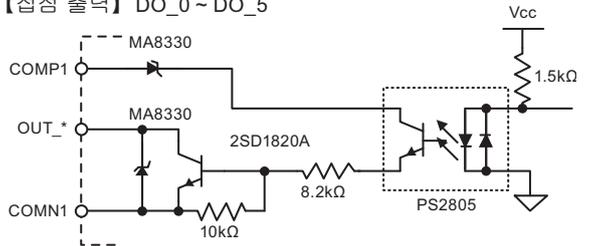
【점점 입력】 DI_0 ~ DI_11



포토커패시터에 전류를 흘린 상태가 입력 ON

정격 전압	12 ~ 24V DC(±10%)
정격 입력 전류	4.1mA / 점(at 12V DC) 8.5mA / 점(at 24V DC)
입력 임피던스	3.0kΩ
동작 전압 (vs COMP * 간)	OFF시 3.0V DC이하 ON시 9.0V DC이상
허용 누설 전류	1.0mA이하에서 OFF를 보증

【점점 출력】 DO_0 ~ DO_5



출력 트랜지스터가 ON 상태에서 출력 ON

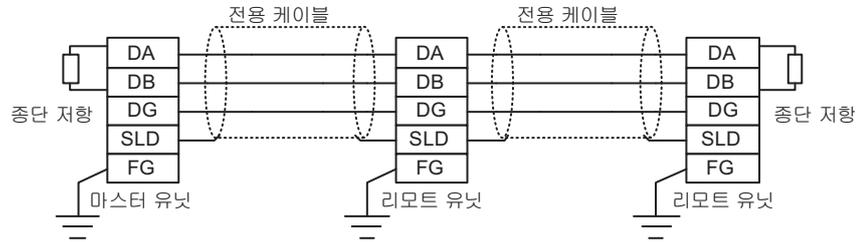
정격 전압	12 ~ 24V DC(±10%)
최대 부하 전류	0.1A / 점, 0.5A, COMMON
ON 전압	0.5V DC이하
OFF시 누설 전류	0.1mA이하

●CC-Link링크 인터페이스 종류 · 사양 C1

전송 속도:	156kbps, 625kbps, 2.5Mbps, 5Mbps, 10Mbps	파라미터 설정에 따름
점유국 수:	1국 또는 2국	파라미터 설정에 따름
국번 설정:	1국 점유 설정시 1 ~ 64 2국 점유 설정시 (1, 2), (2, 3), (3, 4), ... (63, 64)	로터리 스위치 설정에 따름

Pin#	신호명	의미
01	DA	파랑
02	DB	흰색
03	DG	노랑
04	SLD	—

신호명은 드라이버의 패널 면 참조



●PROFIBUS-DP타입 인터페이스종류 · 사양 P1*

전송 속도:	9.6kbps ~ 12Mbps	자동
점유국 수:	1국	고정
국번 설정:	1 ~ 99	로터리 스위치 설정에 따름
종단:	비탑재	로터리 스위치 설정에 따름

*: P1(PROFIBUS-DP)은 지원 기종이 한정되어 있습니다. 32~33페이지를 참조하여 주십시오.

01	(NC)	06	+5V BUS
02	(NC)	07	(NC)
03	B-Line	08	A-Line
04	RTS	09	(NC)
05	GND BUS		

PROFIBUS 규격의 D-SUB 9pin 커넥터를 사용하여 주십시오.

기판 측 커넥터의 하우징은 GND(보호 접지)에 연결되어 있습니다.

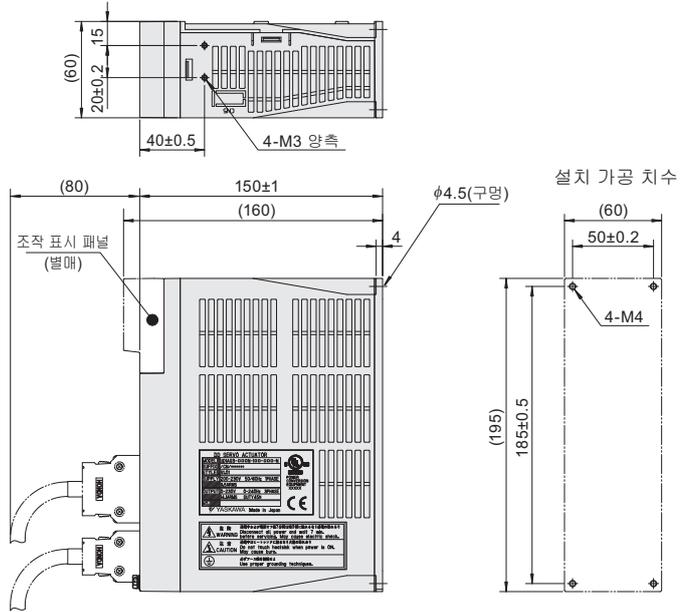
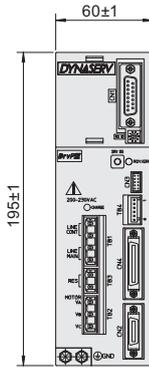
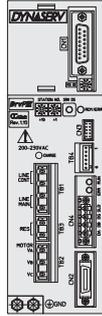
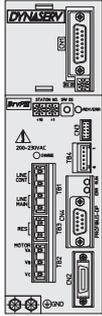
외형도 (단위: mm)

500W급

PROFIBUS-DP

CC-Link

점점 I/O

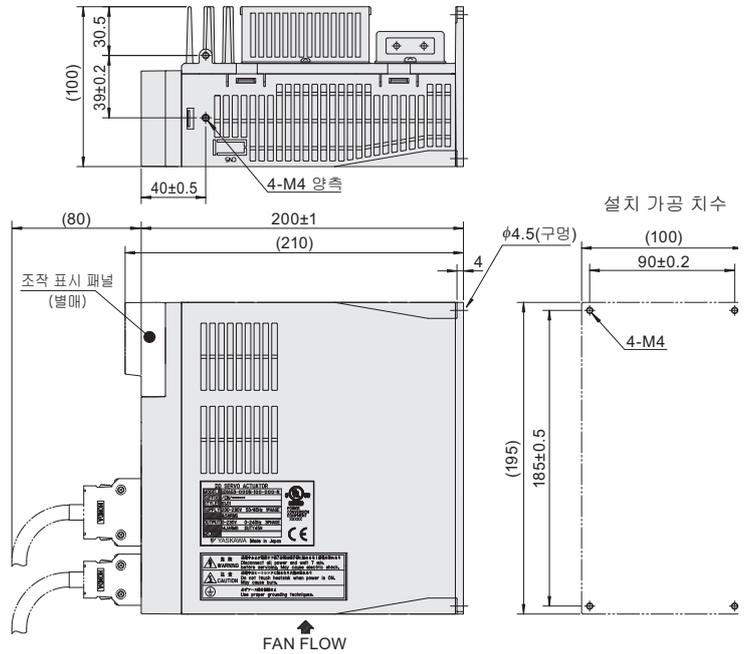
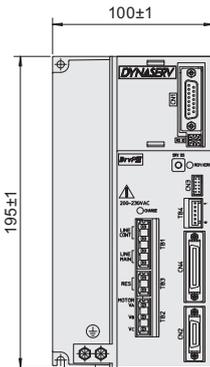
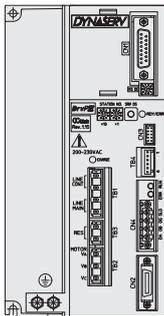
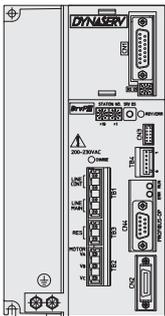


2kW급

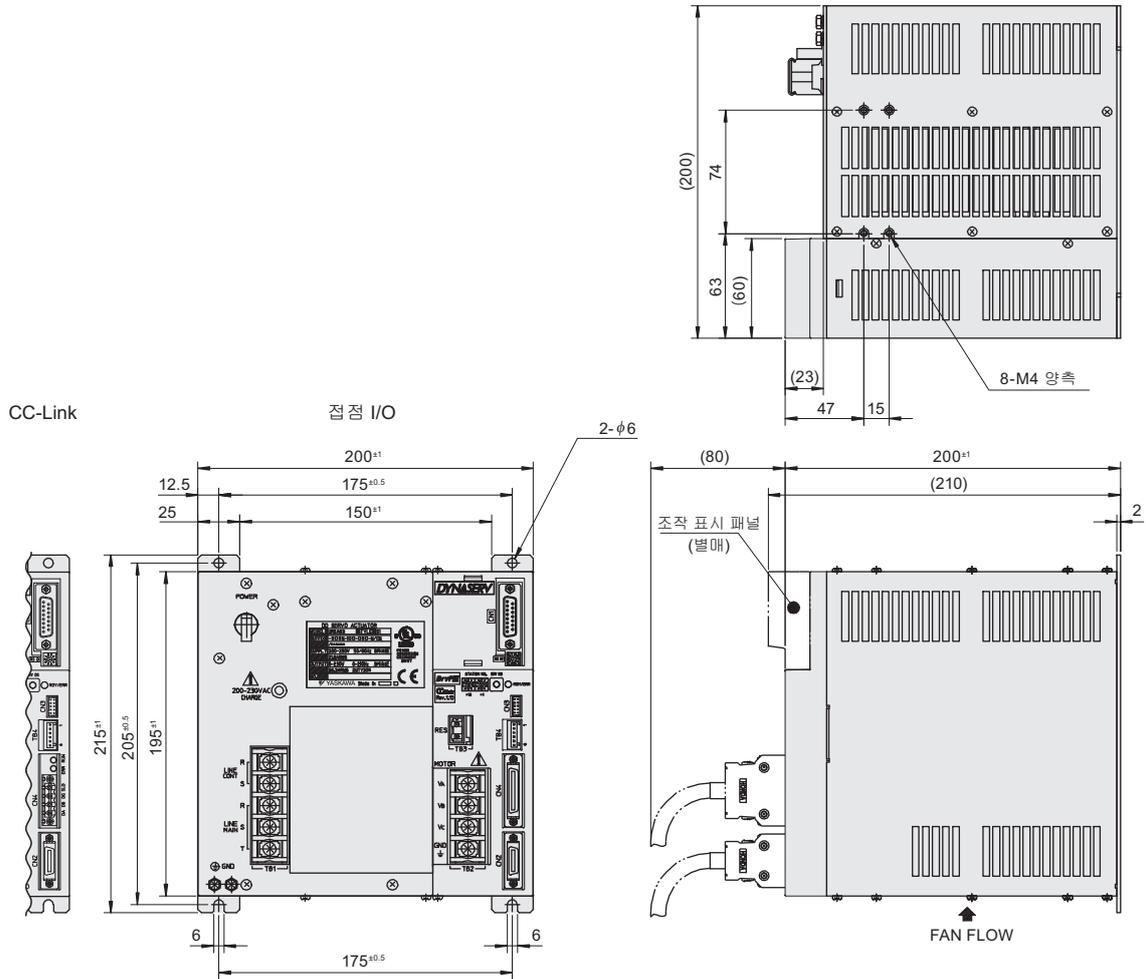
PROFIBUS-DP

CC-Link

점점 I/O

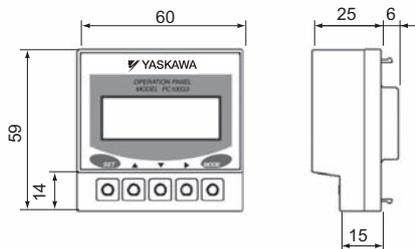


4 kW급



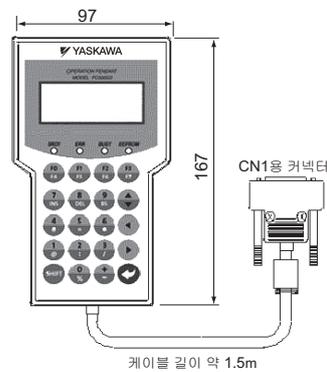
조작 표시 패널(별매)

형식명: PC100G3
 각종 파라미터 표시·설정 및 알람 표시가 가능합니다.
 드라이버의 CN1에 연결하여 주십시오.



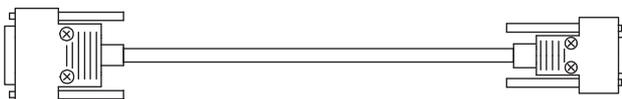
조작 표시 펜던트(별매)

형식명: PC000G3
 각종 파라미터의 표시·설정 및 알람 표시가 가능합니다.
 드라이버 16대 분의 설정 데이터를 기억합니다.
 드라이버의 CN1에 연결하여 주십시오.
 (주) DrvP III의 PROFIBUS-DP 사양 및,
 DrvG III의 MECHATROLINK-II 사양과의 연결은 불가능 합니다.



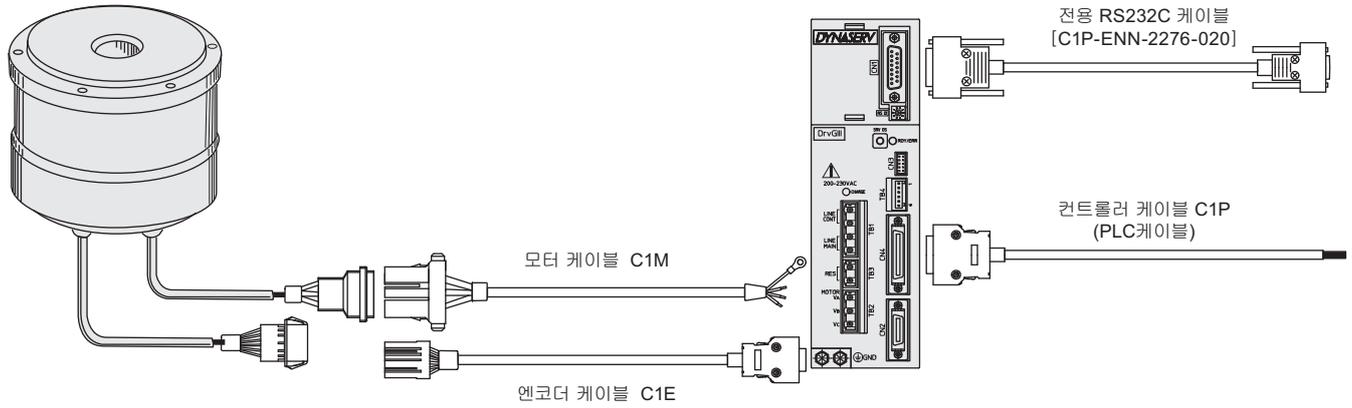
전용 RS232C 케이블 (별매)

형식명: C1P-ENN-2276-020
 지원 톨을 사용 시, PC와의 연결에 이용할 수 있습니다.(길이 2m)

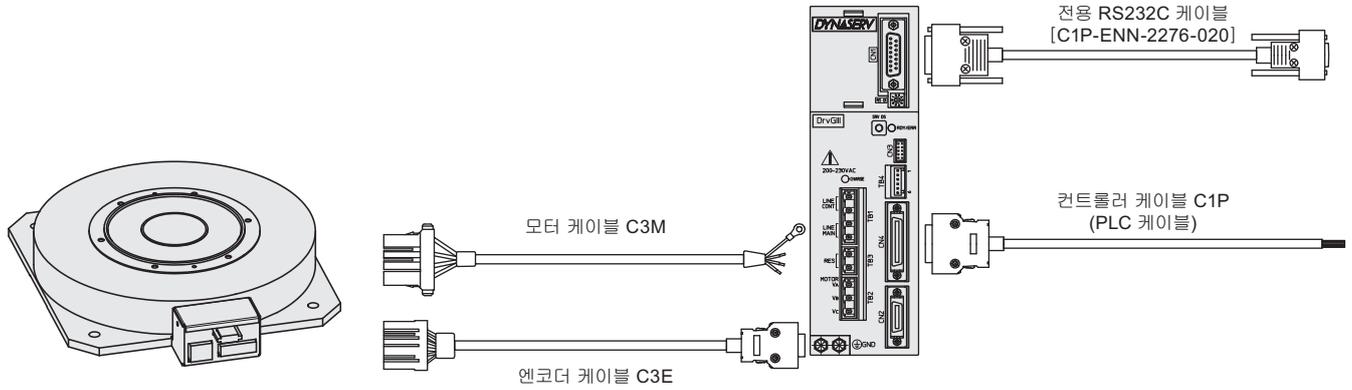


■ DYNASERV 케이블 연결 예

(1) DM□□, DR□□, DB5C모터의 경우



(2) DR5H00모터의 경우

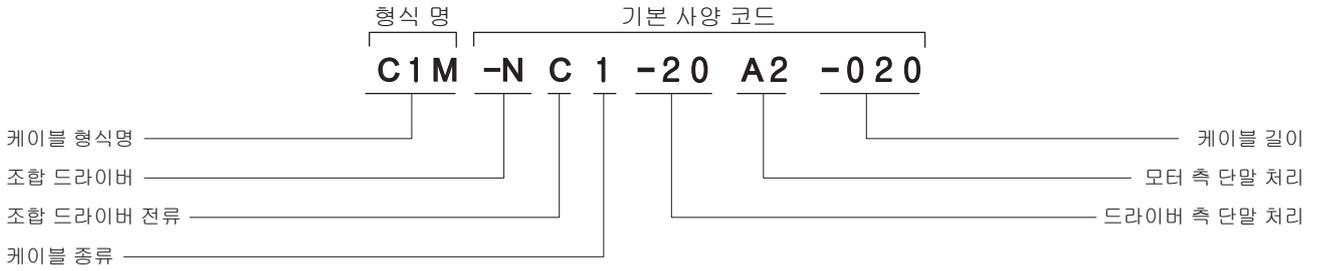


케이블

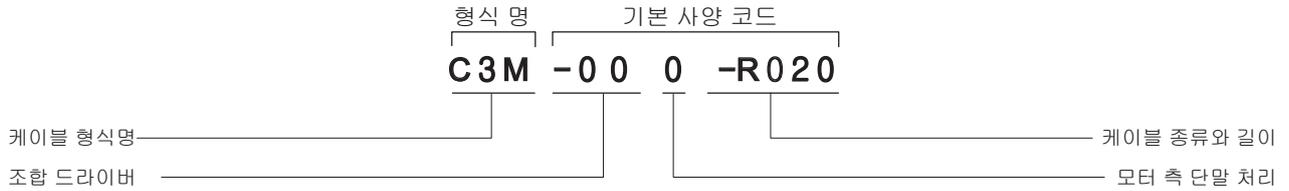
■ 형식명 및 사양 코드 *

(1) 모터 케이블

•형식명: C1M DM□□, DR□□, DB5C 모터 명

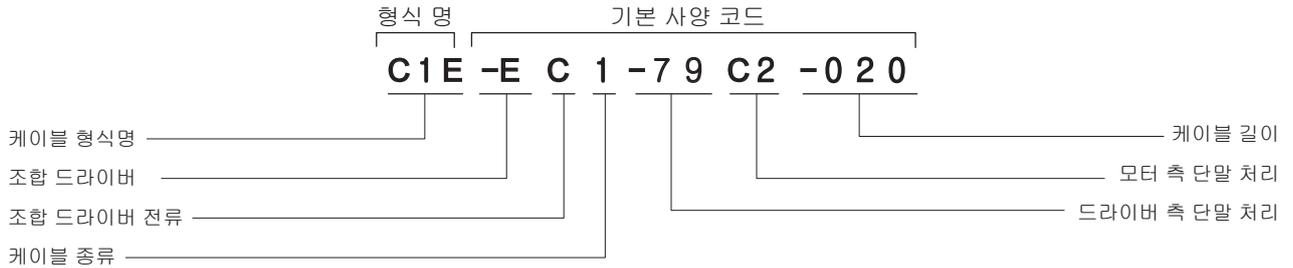


•형식명: C3M DR5H00 모터 용

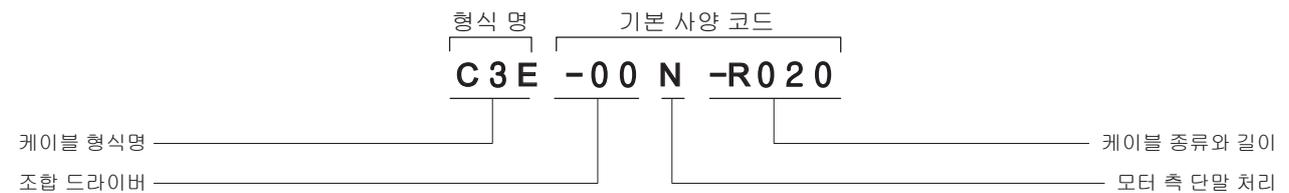


(2) 엔코더 케이블

•형식명: C1E DM□□, DR□□, DB5C 모터 용

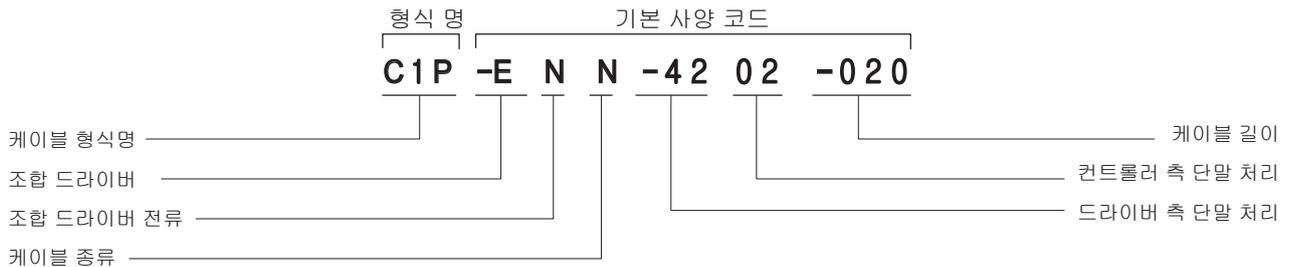


•형식 명: C3E DR5H00 모터 용



(3) 컨트롤러 케이블

•형식 명: C1P PLC 케이블(CN4용)



*: 자세한 내용은 권장판 형식명 및 사양 코드(54페이지~)를 참조하여 주십시오.

권장 형식명 및 사양 코드

DYNASERV

■ DM1A(조합 드라이버 형식명 : UD1AG3 또는 UD1AP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DM1A		-050 -100 -150 -200	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-050		최대 출력 토크 50N·m
	-100		최대 출력 토크 100N·m
	-150		최대 출력 토크 150N·m
	-200		최대 출력 토크 200N·m
기본 구조	G		표준 형상
드라이버와의 호환성	-1		있음
드라이브 전류	D		20A
위치결정 정도(절대 정도)	2		±15초
부하 설치면 기계 정도	A1		면 흔들림 · 중심 흔들림 5μm 이하
	A2		면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm 이하
	A4		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm 이하)
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5 m
모터케이블 단말 처리	-A1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE 대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ DM1B(조합 드라이버 형식명: UD1BG3 또는 UD1BP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DM1B		-006 -015 -030 -045 -060	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-006		최대 출력 토크 6N·m
	-015		최대 출력 토크 15N·m
	-030		최대 출력 토크 30N·m
	-045		최대 출력 토크 45N·m
	-060		최대 출력 토크 60N·m
기본 구조	F		베이스 포함
	G		표준 형상
드라이버와의 호환성	-1		있음
드라이브 전류	A		5A
	C		15A
위치결정 정도(절대 정도)	2		±15초
	3		±20초
부하 설치면 기계 정도	A1		면 흔들림/중심 흔들림 5μm 이하
	A2		면 흔들림/중심 흔들림 10μm 이하
	A4		표준 정도(면 흔들림/중심 흔들림 100μm 이하)
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)
	S		사이드 인출
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5 m
모터 케이블 단말 처리	-A1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
	-A4		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE 대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ DM1C(조합 드라이버 형식명: UD1CG3 또는 UD1CP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DM1C		004	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-004		최대 출력 토크 4N·m
기본 구조	F		베이스 포함
드라이버와의 호환성	-1		있음
드라이브 전류	A		5A
위치결정 정도(절대 정도)	3		±20초
부하 설치면 기계 정도	A2		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm 이하)
케이블 취출 방향	S		사이드 인출
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5 m
모터 케이블 단말 처리	-A4		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MSF-04V-KX, 탭 콘택트 BF3M-01GF-M2.0
엔코더 케이블 단말 처리	B1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE 대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

■ DR5H00(조합 드라이버 형식명 : UR5HG3 또는 UR5HP3)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
DR5H00		-010	-020	-040	자기식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-010				최대 출력 토크 10N·m 드라이브 전류 6A
	-020				최대 출력 토크 20N·m 드라이브 전류 6A
	-040				최대 출력 토크 40N·m 드라이브 전류 20A
기본 구조	F				베이스 포함, 커넥터 박스 포함
부하 설치면 기계 정도	-A1				면 흔들림 · 중심 흔들림 5 μ m이하, 부하 설치면 도금 처리 없음, Φ 111.9
	-A6				표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 50 μ m이하, 부하 설치면 도금 처리 있음, Φ 112)
부가 사양 코드	/CN				커넥터1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
DR5H00모터는 CE에 표준 대응하고 있습니다.

■ DR1A(조합 드라이버 형식명 : UR1AG3 또는 UR1AP3)

형식명	사양 코드	조합 가부						기재 사항
DR1A		-050	-100	-150	-200	-300	-400	자기식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-050							최대 출력 토크 50N·m
	-100							최대 출력 토크 100N·m
	-150							최대 출력 토크 150N·m
	-200							최대 출력 토크 200N·m
	-300							최대 출력 토크 300N·m
	-400							최대 출력 토크 400N·m
기본 구조	G							표준 형상
드라이버와의 호환성	-1							DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합
드라이브 전류	D							20A
위치 결정 정도(절대 정도)	4							±30초
부하 설치면 기계 정도	A1							면 흔들림 · 중심 흔들림 5 μ m이하
	A2							면 흔들림 · 중심 흔들림 10 μ m이하
	A3							면 흔들림 · 중심 흔들림 20 μ m이하
	A4							표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100 μ m이하)
케이블 취출 방향	G							표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2							고정 케이블
케이블 길이	-005							0.5 m
모터 케이블 단말 처리	-A1							JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B3							JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE							CE 대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ DR1E(조합 드라이버 형식명 : UR1EG3 또는 UR1EP3)

형식명	사양 코드	조합 가부						기재 사항
DR1E		-030	-070	-100	-130	-160	-220	자기식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-030							최대 출력 토크 30N·m
	-070							최대 출력 토크 70N·m
	-100							최대 출력 토크 100N·m
	-130							최대 출력 토크 130N·m
	-160							최대 출력 토크 160N·m
	-220							최대 출력 토크 220N·m
기본 구조	G							표준 형상
드라이버와의 호환성	-1							DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합
드라이브 전류	D							20A
위치 결정 정도(절대 정도)	5							±45초
부하 설치면 기계 정도	A1							면 흔들림 · 중심 흔들림 5 μ m이하
	A2							면 흔들림 · 중심 흔들림 10 μ m이하
	A3							면 흔들림 · 중심 흔들림 20 μ m이하
	A4							표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100 μ m이하)
케이블 취출 방향	G							표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2							고정 케이블
케이블 길이	-005							0.5 m
모터 케이블 단말 처리	-A1							JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B3							JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE							CE 대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

DR1B(조합 드라이버 형식명 : UR1BG3 또는 UR1BP3)

형식명	사양 코드	조합 가부				기재 사항
DR1B		-008	-015	-030	-045	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력토크	-008					최대 출력 토크 8N·m
	-015					최대 출력 토크 15N·m
	-030					최대 출력 토크 30N·m
	-045					최대 출력 토크 45N·m
	-060					최대 출력 토크 60N·m
기본 구조	G				표준 형상	
드라이버와의 호환성	-1				DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합	
드라이브 전류	C				15A	
위치결정 정도(절대 정도)	5				±45초	
부하 설치면 기계 정도	A1				×	면 흔들림 · 중심 흔들림 5μm이하
	A2					면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm이하
	A4					표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)
케이블 취출 방향	G				표준 취출(바닥면 인출)	
케이블 종류	2				고정 케이블	
케이블 길이	-005				0.5m	
모터 케이블 단말 처리	-A1				JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N	
엔코더 케이블 단말 처리	B3				JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N	
부가사양 코드	/CE				CE 대응	필요 여부 선택

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

DR5A(조합 드라이버 형식명 : UR5AG3 또는 UR5AP3)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항	
DR5A		-300	-400	-500	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터	
최대 출력토크	-300				최대출력토크 300N·m	
	-400				최대출력토크 400N·m	
	-500				최대출력토크 500N·m	
기본 구조	G				표준 형상	
드라이버와의 호환성	-1				DrvGⅢ, DrvPⅢ(4kW급)와 조합	
드라이브 전류	E				50A	
위치결정 정도(절대 정도)	5				±45초	
부하 설치면 기계 정도	A4				표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)	
케이블 취출 방향	G				표준 취출(바닥면 인출)	
케이블 종류	2				고정 케이블	
케이블 길이	-010				1m	
모터 케이블 단말 처리	-08				JAE 제조(중계 단자) N/MS3101B20-4P 포함	
엔코더 케이블 단말 처리	08				JAE 제조(중계 단자) N/MS3101B18-1P 포함	
	B3				표준 커넥터(JST사의 하우징 J21DPM-12V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N)	
부가 사양 코드	/CE				CE대응	필요 여부 선택

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

DR5E(조합 드라이버 형식명 : UR5EG3 또는 UR5EP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항	
DR5E		-001	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터	
최대 출력토크	-100		최대출력토크 100N·m	
기본 구조	G		표준 형상	
드라이버와의 호환성	-1		DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합	
드라이브 전류	D		20A	
위치결정 정도(절대 정도)	7		±90초	
부하 설치면 기계 정도	A4		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)	
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)	
케이블 종류	2		고정 케이블	
케이블 길이	-005		0.5m	
모터 케이블 단말 처리	-A1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N	
엔코더 케이블 단말 처리	B3		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N	
부가사양 코드	/CE		CE대응	필요 여부 선택

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

DR5B(조합 드라이버 형식명 : UR5BG3 또는 UR5BP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DR5B		-030 -050 -070	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-030		최대 출력 토크 30N·m
	-050		최대 출력 토크 50N·m
	-070		최대 출력 토크 70N·m
기본 구조	G		표준 형상
드라이버와의 호환성	-1		DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합
드라이브 전류	C		15A
위치결정 정도(절대 정도)	7		±90초
부하 설치면 기계 정도	A1		면 흔들림 · 중심 흔들림 5μm이하
	A2		면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm이하
	A3		면 흔들림 · 중심 흔들림 20μm이하
	A4		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5m
모터 케이블 단말 처리	-A1		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B3		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

DR5C(조합 드라이버 형식명: UR5CG3 또는 UR5CG3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DR5C		-005 -010 -015	광학식 엔코더 내장형 다이렉트 드라이브 모터
최대 출력 토크	-005		최대 출력 토크 5N·m
	-010		최대 출력 토크 10N·m
	-015		최대 출력 토크 15N·m
기본 구조	G		표준 형상
드라이버와의 호환성	-1		DrvGⅢ, DrvPⅢ와 조합
드라이브 전류	B		6A
위치결정 정도(절대 정도)	9		±150초
부하 설치면 기계 정도	A2		면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm이하
	A4		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5m
모터 케이블 단말 처리	-A4		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B3		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

DB5C(조합 드라이버 형식명: UB5CP3)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
DB5C		-005 -010 -015	ABS자기식엔코더내장형 다이렉트 드라이브모터
최대 출력 토크	-005		최대출력토크 5N·m
	-010		최대출력토크 10N·m
	-015		최대출력토크 15N·m
기본 구조	G		표준 형상
드라이버와의 호환성	-1		DrvPⅢ와 조합
드라이브 전류	B		6A
위치결정 정도(절대 정도)	9		±150초
부하 설치면 기계 정도	A2		면 흔들림 · 중심 흔들림 10μm이하
	A4		표준 정도(면 흔들림 · 중심 흔들림 100μm이하)
케이블 취출 방향	G		표준 취출(바닥면 인출)
케이블 종류	2		고정 케이블
케이블 길이	-005		0.5m
모터 케이블 단말 처리	-A4		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 탭 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
엔코더 케이블 단말 처리	B5		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 탭 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N
부가 사양 코드	/CE		CE대응

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

Intelligent Drive DrvGIII

UD1AG3(조합 모터 형식명 : DM1A)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1AG3		-050 -100 -150 -200	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-050		최대 출력 토크 50N·m
	-100		최대 출력 토크 100N·m
	-150		최대 출력 토크 150N·m
	-200		최대 출력 토크 200N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준(2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준(차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점점 입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B		점점 입출력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가사양 코드	/CN		커넥터1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

UD1BG3(조합 모터 형식명: DM1B)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1BG3		-006 -015 -030 -045 -060	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-006		최대 출력 토크 6N·m
	-015		최대 출력 토크 15N·m
	-030		최대 출력 토크 30N·m
	-045		최대 출력 토크 45N·m
	-060		최대 출력 토크 60N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	A		5A
전원 전압	C		15A
인터페이스 종류	-2		AC 200V계
	M		MECHATROLINK-II
	S		표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
인터페이스 사양	U		5VOC/고속200kHz
	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점점 입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	B		점점 입출력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	-N		표준 사양
부가사양 코드	/CN		커넥터1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

UD1CG3(조합 모터 형식명 : DM1C)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1CG3		-004	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-004		최대 출력 토크 4N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준(500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
드라이브 전류	A		5A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준(차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M 중에서 선택 가능]
	A		점점 입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B		점점 입출력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR5HG3(조합 모터 형식명 : DR5H00)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR5HG3		-010 -020 -040	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-010		최대 출력 토크 10N·m
	-020		최대 출력 토크 20N·m
	-040		최대 출력 토크 40N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	B		6A
	D		20A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점정 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
	B		점정 임출력 5V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

■ UR1AG3(조합 모터 형식명 : DR1A)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR1AG3		-050 -100 -150 -200 -300 -400	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-050		최대 출력 토크 50N·m
	-100		최대 출력 토크 100N·m
	-150		최대 출력 토크 150N·m
	-200		최대 출력 토크 200N·m
	-300		최대 출력 토크 300N·m
	-400		최대 출력 토크 400N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점정 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
	B		점정 임출력 5V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

■ UR1EG3(조합 모터 형식명 : DR1E)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR1EG3		-030 -070 -100 -130 -160 -220 -250	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-030		최대 출력 토크 30N·m
	-070		최대 출력 토크 70N·m
	-100		최대 출력 토크 100N·m
	-130		최대 출력 토크 130N·m
	-160		최대 출력 토크 160N·m
	-220		최대 출력 토크 220N·m
	-250		최대 출력 토크 250N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M 중에서 선택 가능]
	A		점정 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
	B		점정 임출력 5V [인터페이스 종류 S, T, U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR1BG3(조합 모터 형식명 : DR1B)

형식명	사양 코드	조합 가부				기재 사항
UR1BG3		-008	-015	-030	-045	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-008					최대 출력 토크 8N·m
	-015					최대 출력 토크 15N·m
	-030					최대 출력 토크 30N·m
	-045					최대 출력 토크 45N·m
	-060					최대 출력 토크 60N·m
분해능	N					표준 분해능
기본 구조	-1K					표준(2kW급/브레이크 없음)
	-1L					2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	C					15A
전원 전압	-2					AC200V계
인터페이스종류	M					MECHATROLINK-II
	S					표준(차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T					차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U					5VOC/고속 200kHz
인터페이스사양	2					MECHATROLINK-II [인터페이스종류 M의 경우]
	A					점정 입력력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B					점정 입력력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N					표준 사양
부가 사양 코드	/CN					커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

■ UR5AG3(조합 모터 형식명 : DR5A)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UR5AG3		-300	-400	-500	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-300				최대 출력 토크 300N·m
	-400				최대 출력 토크 400N·m
	-500				최대 출력 토크 500N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1S				표준(4kW급/브레이크 없음)
드라이브 전류	E				50A
전원 전압	-2				AC200V계(3상)
인터페이스 종류	S				표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T				차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U				5VOC/고속 200kHz
인터페이스 사양	A				점정 입력력 12 ~ 24V
	B				점정 입력력 5V
규격 대응	-N				표준 사양
부가 사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR5EG3(조합 모터 형식명: DR5E)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR5EG3		-100	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-100		최대 출력 토크 100N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원 전압	-2		AC200V계
인터페이스종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준(차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점정 입력력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B		점정 입력력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR5BG3(조합 모터 형식명 : DR5B)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR5BG3		-030 -050 -070	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-030		최대 출력 토크30N·m
	-050		최대 출력 토크50N·m
	-070		최대 출력 토크70N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준(2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	C		15A
전원전압	-2		AC 200V계
인터페이스종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준 (차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속 200kHz
인터페이스사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점접 입출력 12~24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B		점접 입출력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

■ UR5CG3(조합 모터 형식명 : DR5C)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR5CG3		-005 -010 -015	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-005		최대 출력 토크 5N·m
	-010		최대 출력 토크10N·m
	-015		최대 출력 토크15N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
드라이브 전류	B		6A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	M		MECHATROLINK-II
	S		표준(차동 입력/속도 · 토크 입력 없음)
	T		차동 입력/속도 · 토크 입력 포함
	U		5VOC/고속200kHz
인터페이스사양	2		MECHATROLINK-II [인터페이스 종류 M의 경우]
	A		점접 입출력 12~24V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
	B		점접 입출력 5V [인터페이스 종류 S,T,U 중에서 선택 가능]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.
MECHATROLINK 검토시에는 당사와 상담하여 주십시오.

Intelligent Drive DrvPⅢ

■ UD1AP3(조합 모터 형식명 : DM1A)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1AP3		-050 -100 -150 -200	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-050		최대 출력 토크 50N·m
	-100		최대 출력 토크 100N·m
	-150		최대 출력 토크 150N·m
	-200		최대 출력 토크 200N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	X		표준 (점점 I/O)
	C		CC-Link
인터페이스 사양	1		CC-Link[인터페이스 종류 C의 경우]
	A		점점 임출력 12 ~ 24V[인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UD1BP3(조합 모터 형식명: DM1B)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1BP3		-006 -015 -030 -045 -060	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-006		최대 출력 토크 6N·m
	-015		최대 출력 토크 15N·m
	-030		최대 출력 토크 30N·m
	-045		최대 출력 토크 45N·m
	-060		최대 출력 토크 60N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
	-1K		표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	A		5A
	C		15A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	X		표준 (점점 I/O)
	C		CC-Link
인터페이스 사양	1		CC-Link[인터페이스 종류 C의 경우]
	A		점점 임출력 12 ~ 24V[인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UD1CP3(조합 모터 형식명: DM1C)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UD1CP3		-004	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-004		최대 출력 토크 4N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1A		표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B		500W급/브레이크 내장
드라이브 전류	A		5A
전원 전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	X		표준 (점점 I/O)
	C		CC-Link
인터페이스 사양	1		CC-Link [인터페이스 종류 C의 경우]
	A		점점 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N		표준 사양
부가 사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR5HP3(조합 모터 형식명 : DR5H00)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UR5HP3		-010	-020	-040	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-010				최대 출력 토크 10N·m
	-020				최대 출력 토크 20N·m
	-040				최대 출력 토크 40N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1A				표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B				500W급/브레이크 내장
	-1K				표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L				2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	B				6A
	D				20A
전원 전압	-2				AC 200V계
인터페이스 종류	X				표준 (점점 I/O)
	C				CC-Link
	P				Profibus
인터페이스 사양	1				CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A				점점입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N				표준 사양
부가 사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR1AP3(조합 모터 형식명:DR1A)

형식명	사양 코드	조합 가부						기재 사항
UR1AP3		-050	-100	-150	-200	-300	-400	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-050							최대 출력 토크 50N·m
	-100							최대 출력 토크 100N·m
	-150							최대 출력 토크 150N·m
	-200							최대 출력 토크 200N·m
	-300							최대 출력 토크 300N·m
	-400							최대 출력 토크 400N·m
분해능	N							표준 분해능
기본 구조	-1K							표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L							2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D							20A
전원 전압	-2							AC 200V계
인터페이스 종류	X							표준 (점점 I/O)
	C							CC-Link
	P							Profibus
인터페이스 사양	1							CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A							점점입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N							표준 사양
부가사양 코드	/CN							커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR1EP3(조합 모터 형식명: DR1E)

형식명	사양 코드	조합 가부							기재 사항
UR1EP3		-030	-070	-100	-130	-160	-220	-250	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-030								최대 출력 토크 30N·m
	-070								최대 출력 토크 70N·m
	-100								최대 출력 토크 100N·m
	-130								최대 출력 토크 130N·m
	-160								최대 출력 토크 160N·m
	-220								최대 출력 토크 220N·m
	-250								최대 출력 토크 250N·m
분해능	N								표준 분해능
기본 구조	-1K								표준(2kW급/ 브레이크 없음)
	-1L								2kW급/ 브레이크 내장
드라이브 전류	D								20A
전원 전압	-2								AC 200V계
인터페이스 종류	X								표준 (점점 I/O)
	C								CC-Link
	P								Profibus
인터페이스 사양	1								CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A								점점 입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N								표준 사양
부가사양 코드	/CN								커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR1BP3(조합 모터 형식명 : DR1B)

형식명	사양 코드	조합 가부				기재 사항	
UR1BP3		-008	-015	-030	-045	-060	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-008						최대 출력 토크 8N·m
	-015						최대 출력 토크 15N·m
	-030						최대 출력 토크 30N·m
	-045						최대 출력 토크 45N·m
	-060						최대 출력 토크 60N·m
분해능	N						표준 분해능
기본 구조	-1K						표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L						2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	C						15A
전원전압	-2						AC 200V계
인터페이스 종류	X						표준 (접점I/O)
	C						CC-Link
	P						Profibus
인터페이스 사양	1						CC-Link, Profibus [인터페이스 종류C,P의 경우]
	A						접점 입출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류X의 경우]
규격 대응	-N						표준 사양
부가사양 코드	/CN						커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR5AP3(조합 모터 형식명 : DR5A)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UR5AP3		-300	-400	-500	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-300				최대 출력 토크 300N·m
	-400				최대 출력 토크 400N·m
	-500				최대 출력 토크 500N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1S				표준 (4kW급/브레이크 없음)
드라이브 전류	E				50A
전원전압	-2				AC 200V계(3상)
인터페이스 종류	X				표준 (접점I/O)
	C				CC-Link
인터페이스 사양	1				CC-Link [인터페이스종류C의 경우]
	A				접점입출력12 ~ 24V [인터페이스종류X의 경우]
규격 대응	-N				표준 사양
부가 사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR5EP3(조합 모터 형식명 : DR5E)

형식명	사양 코드	조합 가부	기재 사항
UR5EP3		-100	인텔리전트 · 드라이버
조합 모터	-100		최대 출력 토크 100N·m
분해능	N		표준 분해능
기본 구조	-1K		표준(2kW급/브레이크 없음)
	-1L		2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	D		20A
전원전압	-2		AC 200V계
인터페이스 종류	X		표준 (접점I/O)
	C		CC-Link
	P		Profibus
인터페이스 사양	1		CC-Link, Profibus [인터페이스 종류C,P의 경우]
	A		접점 입출력12 ~ 24V [인터페이스 종류X의 경우]
규격 대응	-N		표준 사양
부가사양 코드	/CN		커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

권장 형식명 및 사양 코드

■ UR5BP3(조합 모터 형식명 : DR5B)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UR5BP3		-030	-050	-070	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-030				최대 출력 토크 30N·m
	-050				최대 출력 토크 50N·m
	-070				최대 출력 토크 70N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1K				표준 (2kW급/브레이크 없음)
	-1L				2kW급/브레이크 내장
드라이브 전류	C				15A
전원 전압	-2				AC 200V계
인터페이스 종류	X				표준 (점점 I/O)
	C				CC-Link
	P				Profibus
인터페이스 사양	1				CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A				점점 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N				표준 사양
부가사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UR5CP3(조합 모터 형식명 : DR5C)

형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UR5CP3		-005	-010	-015	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-005				최대 출력 토크 5N·m
	-010				최대 출력 토크 10N·m
	-015				최대 출력 토크 15N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1A				표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B				500W급/브레이크 내장
드라이브 전류	B				6A
전원 전압	-2				AC 200V계
인터페이스 종류	X				표준 (점점 I/O)
	C				CC-Link
	P				Profibus
인터페이스 사양	1				CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A				점점 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N				표준 사양
부가 사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

■ UB5CP3(조합 모터 형식명 : DB5C)

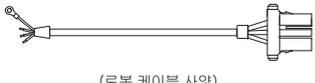
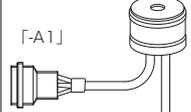
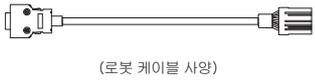
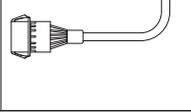
형식명	사양 코드	조합 가부			기재 사항
UB5CP3		-005	-010	-015	인텔리전트·드라이버
조합 모터	-005				최대 출력 토크 5N·m
	-010				최대 출력 토크 10N·m
	-015				최대 출력 토크 15N·m
분해능	N				표준 분해능
기본 구조	-1A				표준 (500W급/브레이크 없음)
	-1B				500W급/브레이크 내장
드라이브 전류	B				6A
전원 전압	-2				AC 200V계
인터페이스 종류	X				표준 (점점 I/O)
	C				CC-Link
	P				Profibus
인터페이스 사양	1				CC-Link, Profibus [인터페이스 종류 C,P의 경우]
	A				점점 임출력 12 ~ 24V [인터페이스 종류 X의 경우]
규격 대응	-N				표준 사양
부가사양 코드	/CN				커넥터 1식 부속

*표시: 조합해 선택할 수 없습니다.

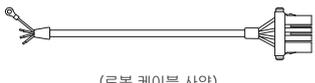
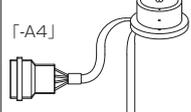
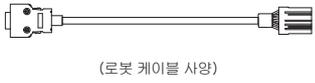
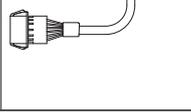
권장 형식명 및 사양 코드

케이블

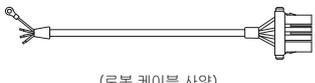
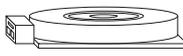
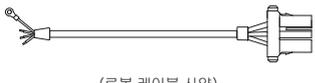
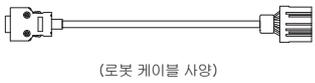
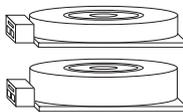
■ DM □□용 케이블 (DM1B-006 및 DM1C 제외)

케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리			
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터	
DM1B용 케이블 C1M-NC1-20A2 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4 또는 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32FMS-06V-KXX, 리셉터를 콘택트 BF3F-71GF-P2.0	「A1」 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 램 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
DM1C용 케이블 C1E-EC1-79C2 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DF-16V-KX-L, 리셉터를 콘택트 SJ2F-002GF-P1.0	「B1」 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 램 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N

■ DM1B-006 · DM1C 용 케이블

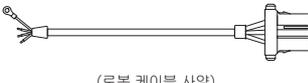
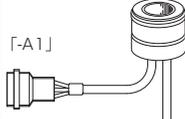
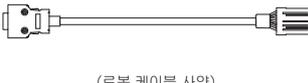
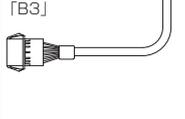
케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리			
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터	
DM1B용 케이블 C1M-NA1-20A5 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4 또는 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32FSS-04V-KX, 리셉터를 콘택트 BF3F-01GF-P2.0	「A4」 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MSF-04V-KX, 램 콘택트 BF3M-01GF-M2.0N
DM1C용 케이블 C1E-EA1-79C2 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DF-16V-KX-L, 리셉터를 콘택트 SJ2F-002GF-P1.0	「B1」 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-16V-KX, 램 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N

■ DR5H00 용 케이블

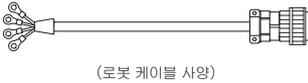
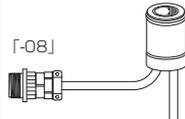
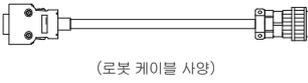
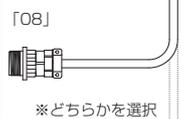
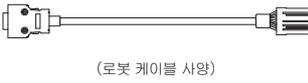
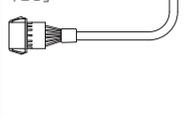
케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리		
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	형식명 및 사양 코드(최대 출력 토크)	
DM1B용 케이블 C3M-000 -R020(길이 2m) -R030(길이 3m) -R040(길이 4m) -R050(길이 5m) -R100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 커넥터 F32FSS-04V-KX 콘택트 BF3F-01GF-P2.0	「DR5H00-010」, 「DR5H00-020」 
DM1C용 케이블 C3M-001 -R020(길이 2m) -R030(길이 3m) -R040(길이 4m) -R050(길이 5m) -R100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 커넥터 F32FMS-06V-KXX 콘택트 BF3F-71GF-P2.0	「DR5H00-040」 
DM1C용 케이블 C3E-00N -R020(길이 2m) -R030(길이 3m) -R040(길이 4m) -R050(길이 5m) -R100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 커넥터 J21DF-12V-KX-L 콘택트 SJ2F-21GF-P1.0	「DR5H00-010」, 「DR5H00-020」, 「DR5H00-040」 

권장 형식명 및 사양 코드

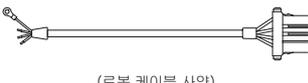
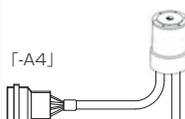
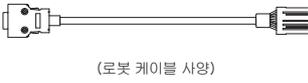
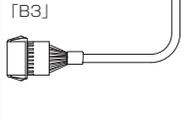
DR □□용 케이블(DR5A 및 DR5C 제외)

케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리			
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터	
C1M-NC1-20A2 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4 또는 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32FMS-06V-KXX, 리센터클 콘택트 BF3F-71GF-P2.0	[A1] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MDF-06V-KXX, 램 콘택트 BF3M-71GF-M2.0N
C1E-SC1-79C4 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DF-12V-KX-L, 리센터클 콘택트 SJ2F-21GF-P1.0	[B3] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-12V-KX, 램 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N

DR5A 용 케이블

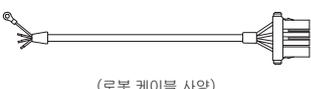
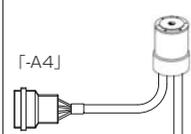
케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리			
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터	
C1M-NE1-0306 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 N5.5-4	JAE 제조 MS 커넥터 커넥터 N/MS3106B20-4S 클램프 N/MS3057-12A	[08] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 MS커넥터 커넥터 N/MS3101B20-4P 클램프 N/MS3057-12A
C1E-SE1-7906 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JAE 제조 MS커넥터 커넥터 N/MS3106B18-1S 클램프 N/MS3057-10A	[08]  ※どちらかを選択	JAE 제조 MS커넥터 커넥터 N/MS3101B18-1P 클램프 N/MS3057-10A
C1E-SE1-79C4 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DF-12V-KX-L,리센터클 콘택트 SJ2F-21GF-P1.0	[B3] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-12V-KX, 램 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N

DR5C 용 케이블

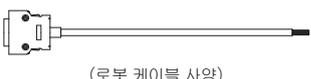
케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리			
형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터	
C1M-NA1-20A5 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4 또는 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32FSS-04V-KX,리센터클 콘택트 BF3F-01GF-P2.0	[A4] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 F32MSF-04V-KX, 램 콘택트 BF3M-01GF-M2.0N
C1E-SA1-79C4 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이 10m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DF-12V-KX-L,리센터클 콘택트 SJ2F-21GF-P1.0	[B3] 	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우징 J21DPM-12V-KX, 램 콘택트 SJ2M-002GF-M1.0N

권장 형식명 및 사양 코드

DB5C 용 케이블

케이블		조합 모터의 케이블 단말 처리					
형식명 및 사양 코드		드라이버 측 커넥터	모터 측 커넥터	기본 사양 코드	커넥터		
다크 케이블	C1M-NA1-20A5 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이10m)	 (로봇 케이블 사양)	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 GND선 N2-4 또는 N1.25-M4	JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우스 F32FSS-04V-KX,리셉터클 콘택트 BF3F-01GF-P2.0	「-A4」		JST. Mfg. Co.,Ltd. 제조 하우스 F32MSF-04V-KX,램 콘택트 BF3M-01GF-M2.0N
	C1E-BA1-79C6 -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m) -080(길이 8m) -100(길이10m)				HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S20FS+ 커버 PCR-LS20LA1		

컨트롤러 케이블 PLC 케이블 (CN4 용)

형식명 및 사양 코드	드라이버 측 커넥터	컨트롤러 측	적합 드라이버
C1P-ENN-4202 -010(길이 1m) -020(길이 2m) -030(길이 3m) -040(길이 4m) -050(길이 5m)	 (로봇 케이블 사양)	HONDA TSUSHIN KOGYO CO., LTD. 제조 커넥터 PCR-S36FS+ 케이스 PCR-LS36LA	간이 처리(상선 인출) 인터페이스 종류; 접점 입출력, 접점 I/O,

권장 형식명 및 사양 코드

악세서리류

■ 조작 표시 펜던트

형식명	외관	
PC000G3		DrvGIII DrvPIII

DrvGIII의 MECHATROLINK-II 사양(기본 사양 코드 「M2」) 및 DrvPIII의 PROFIBUS-DP 사양(기본 사양 코드 「P1」)과는 연결할 수 없습니다.
PC 연결(케이블 C1P-ENN-2276-020을 사용)에 따른 지원 툴 또는 조작 표시 패널(PC100G3)을 사용하여 주십시오.

■ 조작 표시 패널

형식명	외관	적합 드라이버
PC100G3		DrvGIII DrvPIII

■ 전용 RS232C 케이블 (CN1 용)

	형식명 및 사양 코드	드라이버측 커넥터	PC측 커넥터	적합 드라이버, PC툴
전용 RS232C 케이블	C1P-ENN-2276-020(길이 2m)  (로봇 케이블 사양)	JAE 제조 커넥터 DA-15PF-N 클램프 DA-C8-J10-F4-1R	JAE 제조 커넥터 DE-9SF-N 클램프 DE-C8-J9-F4-1R	DrvGIII DrvPIII 지원 툴

DYNASERV 간이 선정표

DYNASERV	엔코더 분해능 (pulse/rev)										절대 정도(초)							반복 재현			
	4,096,000	3,407,872	2,621,440	1,638,400	1,228,800	1,015,808	851,988	638,976	557,066	425,984	± 15	± 20	± 30	± 45	± 80	± 90	± 150	± 0.4	± 1	± 3	
회전 모멘트 (N·m)	4		DM1C									DM1C								DM1C	
	5									DR5C DB5C						DR5C DB5C					
	6		DM1B								DM1B										DM1B
	8					DR1B							DR1B								DR1B
	10	DR5H00												DR5H00		DR5C DB5C		DR5H00			
	15		DM1B			DR1B					DM1B			DR1B		DR5C DB5C			DM1B	DR1B	
	20	DR5H00													DR5H00			DR5H00			
	30		DM1B		DR1E	DR1B			DR5B		DM1B			DR1E DR1B		DR5B			DM1B	DR1E DR1B	
	40	DR5H00													DR5H00			DR5H00			
	45		DM1B			DR1B					DM1B			DR1B						DM1B	DR1B
	50	DM1A		DR1A					DR5B		DM1A		DR1A			DR5B				DM1A	DR1A
	60		DM1B			DR1B					DM1B			DR1B						DM1B	DR1B
	70				DR1E			DR5E	DR5B					DR1E		DR5E DR5B					DR1E
	100	DM1A		DR1A	DR1E			DR5E			DM1A		DR1A	DR1E		DR5E				DM1A	DR1A DR1E
	130				DR1E									DR1E							DR1E
	150	DM1A		DR1A							DM1A		DR1A							DM1A	DR1A
	160				DR1E									DR1E							DR1E
	200	DM1A		DR1A							DM1A		DR1A							DM1A	DR1A
	220				DR1E									DR1E							DR1E
	250				DR1E									DR1E							DR1E
300			DR1A				DR5A					DR1A	DR5A							DR1A DR5A	
400			DR1A				DR5A					DR1A	DR5A							DR1A DR5A	
500							DR5A						DR5A							DR5A	

정도(초)		최대 속도 (rpm)*										직경 (mm)									
H-4	H-5	6.0	5.0	4.0	3.6	2.5	2.4	2.0	1.8	1.2	1.0	0.8	264	224	205	160	158	160	145	116	107
						DM1C														DM1C	
	DR5C DB5C	DR5C DB5C																			DR5C DB5C
						DM1B										DM1B					
							DR1B												DR1B		
	DR5C DB5C	DR5C DB5C			DR5H00									DR5H00							DR5C DB5C
	DR5C DB5C	DR5C DB5C					DM1B DR1B									DM1B		DR1B			DR5C DB5C
					DR5H00									DR5H00							
	DR5B		DR5B				DM1B DR1E DR1B								DR1E	DM1B		DR1B DR5B			
					DR5H00									DR5H00							
							DM1B DR1B									DM1B		DR1B			
	DR5B		DR5B						DR1A	DM1A			DM1A DR1A					DR5B			
							DM1B DR1B									DM1B		DR1B			
DR5E	DR5B		DR5B	DR5E			DR1E								DR1E DR5E			DR5B			
DR5E			DR5E				DR1E			DM1A DR1A			DM1A DR1A		DR1E DR5E						
										DR1E					DR1E						
										DM1A DR1A			DM1A DR1A								
										DR1E					DR1E						
										DM1A DR1A			DM1A DR1A								
										DR1E					DR1E						
										DR1E					DR1E						
								DR5A			DR1A		DR1A DR5A								
								DR5A				DR1A	DR1A DR5A								
								DR5A					DR5A								

*: 200 ~ 230V AC전원의 경우

제품 보증에 대하여

(1) 보증 내용

■ 보증 기간

구입하신 제품(이하, "납입품"이라 함)의 보증 기간은 지정하신 장소로 납품된 후 1년 또는 당사 공장 출하 후 18개월 중에서 빠른 기간으로 합니다.

■ 보증 범위

위의 보증 기간 중에 당사 책임에 의한 고장이 발생한 경우는 대체 제품을 제공해 드리거나 고장 제품을 무상으로 수리해 드립니다. 납입품의 수명에 의한 고장, 소모 부품, 수명 부품의 교환은 이 보증의 대상이 아닙니다.

또한 고장의 원인이 다음에 해당될 경우는 보증의 대상 범위에서 제외됩니다.

1. 카탈로그나 매뉴얼 또는 별도로 전달된 사양서 등에 기재되지 않은 부적절한 조건과 환경, 취급 및 사용에 의한 경우
2. 납입품 이외의 원인일 경우
3. 당사 이외의 개조 또는 수리의 경우
4. 제품 본래의 사용 방법 이외의 사용에 의한 경우
5. 당사 출하 당시의 과학, 기술의 수준으로는 예견할 수 없었던 사유에 의한 경우
6. 기타 천재지변이나 재해 등 당사 측의 책임이 아닌 원인에 의한 경우

(2) 책임의 제한

1. 납입품의 고장으로 인해 발생한 손해 및 고객 측의 기회 손실에 관해서는 당사는 어떠한 경우에도 책임을 지지 않습니다.
2. 프로그래밍이 가능한 당사 제품에 대해 당사 이외의 자가 실행한 프로그램(각종 파라미터 설정도 포함) 또는 이로 말미암아 발생할 결과에 대해 당사에서는 책임을 지지 않습니다.
3. 카탈로그 또는 매뉴얼에 기재되어 있는 정보는 고객의 용도에 맞는 적절한 제품을 구입을 목적으로 하고 있습니다. 사용에 따른 당사 및 제삼자의 지적 재산권 혹은 그 밖의 권리에 대해 권리 침해가 없는 것을 보증하거나 실시를 허락한다는 의미가 아닙니다.
4. 카탈로그 또는 매뉴얼에 기재되어 있는 정보의 사용 결과, 제삼자의 지적재산권 혹은 그 밖의 권리에 대한 권리 침해에 관해서는 당사는 책임을 지지 않습니다.

(3) 적용 용도나 조건 등의 확인

1. 당사 제품을 다른 제품과 조합하여 사용하실 경우, 적합 규격 및 준수해야 할 법규 또는 규제에 대해서는 고객께서 직접 확인하여 주십시오.
2. 사용하실 시스템과 기계, 장치에 대한 당사 제품의 적합성은 고객께서 확인하여 주십시오.
3. 아래와 같은 용도로 사용하실 경우에는 당사와의 상담을 통해 사용 여부를 결정하여 주십시오. 또한 도입시에는 정격, 성능에 대해 여유 있는 사용방법과 만일의 고장에 대비하여 위험을 최소화하는 안전 대책을 강구하여 주십시오.
 - 실외 용도, 잠재적인 화학 오염 혹은 전기적 방해를 입는 용도 또는 카탈로그나 매뉴얼에 기재되지 않은 조건이나 환경에서의 사용
 - 원자력 제어 설비, 소각 설비, 철도/항공/차량 설비, 의료용 기계, 오락 기계 및 행정기관이나 개별 업계의 규제에 따른 설비
 - 인명이나 재산에 위험을 미칠 수 있는 시스템, 기계, 장치
 - 가스, 수도, 전기 공급 시스템이나 24시간 연속 운전 시스템 등 높은 신뢰성이 필요한 시스템
 - 기타 위의 각 항에 준하는 고도의 안전성이 요구되는 시스템
4. 당사 제품을 인명이나 재산에 중대한 위험을 미칠 수 있는 용도로 사용하실 경우, 위험 경고나 이중화 설계에 의해 필수 안전성이 확보되도록 설계되어 있는지, 당사 제품이 적절하게 배전 및 설치되어 있는지 반드시 사전에 확인하여 주십시오.
5. 카탈로그 또는 매뉴얼에 기재되어 있는 회로 사례나 기타 어플리케이션 사례는 참고용입니다. 사용 중인 기기와 장치의 기능 및 안전성을 확인한 후 사용하여 주십시오.
6. 사용상의 모든 금지사항 및 주의사항을 정확하게 이해한 후 제삼자에게 예측하지 못한 손해가 발생하지 않도록 당사 제품을 올바르게 사용하여 주십시오.

(4) 사양의 변경

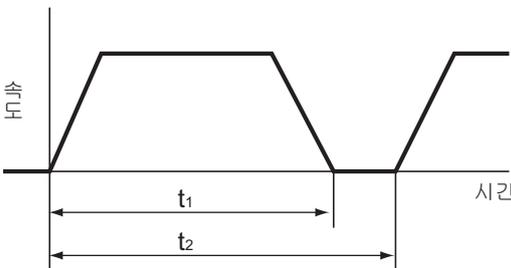
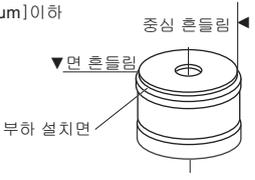
카탈로그 또는 매뉴얼에 기재된 제품의 품명, 사양, 외관, 부속품 등은 개선 또는 기타 이유에 의해 예고 없이 변경될 수 있습니다. 변경시에는 카탈로그 또는 매뉴얼의 자료번호를 업데이트하여 개정판 형태로 발행합니다.

기재된 제품의 검토 및 주문시에는 미리 영업 창구를 통해 확인하여 주십시오.

당사 제품을 구입해 주셔서 대단히 감사합니다.

다음 양식에 귀사의 DYNASERV응용 구성, 사양등을 개략적이어도 상관없으므로 아래와 같이 기입하여, 당사 영업소 또는 대리점 담당자에게 전달하여 주시기 바랍니다. 구성도 및 동작 패턴등의 도면이 있으시면 함께 제출하여 주십시오.

고객 요구 사양 리스트(Inquiry Form)

귀사명/부서명			
주소			
담당자명:	전화 번호:	FAX:	E-mail:
(1)용도	(2) 개략적 구성도 (대략적인 치수와 재질을 기입하여 주십시오.)		
(3) 부하 관성 또는 부하 단위는 [kg · m ²]를 사용하여 주십시오.	(모터의 부하가 될 서브 테이블, 워크, 지그 등이 있는 경우에는 해당 형상을 그림으로 나타내 중량, 재질, 개수를 기입하여 주십시오. 또한 모터의 설치 방향에 대해서도 그림으로 나타내거나 지시하여 주십시오.)		
(4) 동작 패턴 a) 동작 시간 t ₁ _____ [s] b) 사이클 시간 t ₂ _____ [s] c) 동작 각도 또는 거리 _____ [도 또는mm]	(6) 부하 설치면 기계 정도 면 흔들림/ 중심 흔들림(원아웃) _____ [μm]이하		
			
	(7)사용 환경		
	(8)사용 컨트롤러		
(5)위치 결정 정도 a) 반복 정도 _____ [각도초 또는 μm] b) 절대 정도 _____ [각도초 또는 μm]	(9) 희망 기종 및 대수		
(10) 희망 납기 및 희망 가격[단가]			

MEMO

MEMO

DYNASERV

한국야스카와전기(주)

서울특별시 영등포구 의사당대로 97(여의도동) 9층

TEL 02) 784-7844

FAX 02) 784-8495

<http://www.yaskawa.co.kr>

◆ 제품문의 및 판매처는

<http://www.yaskawa.co.kr>의 제품구입 [Marketing Network]에서 확인하여 주십시오

안전상의 주의



- 사용 전에 취급설명서와 기타 부속 서류 모두를 숙독한 후 올바르게 사용하여 주십시오.
- 카탈로그에 기재된 제품은 일반 산업용 서보 드라이브입니다.
- 서보 드라이브의 고장이나 오작동이 직접적으로 생명을 위협하거나 인체에 위해를 미칠 우려가 있는 장치(원자력 제어, 항공 우주 기기, 교통 기기, 의료 기기, 각종 안전 장치 등)에 사용할 경우는 그때마다 검토가 필요하므로 당사 대리점 또는 가장 가까운 영업소에 조회 바랍니다.
- 본 제품은 엄중한 품질 관리 하에 제조하고 있으나 본 제품의 고장으로 인해 인명과 관련된 위험한 상황 및 중요 설비 등에서 중대한 손실이 예측되는 설비에 적용할 경우는 중대 사고로 이어지지 않도록 안전 장치를 설치하여 주십시오.
- 배선 공사는 전기공사 전문가가 실시하여 주십시오.
- 고객께서 제품을 개조하지 마십시오.



주식회사 야스카와전기

본 제품의 최종 사용자가 군사 관계자이거나 용도가 병기 등의 제조용인 경우에는 「외국환 및 외국 무역법」이 정하는 수출 규제 대상이 될 수 있으므로 수출 시에는 충분한 심사 및 필요한 절차를 밟으시기 바랍니다.

제품 개량을 위해 정적, 사양, 치수 등의 일부가 예고 없이 변경될 수 있습니다.