



다이렉트 드라이브 모터

Z 시리즈

※토크값은 최대치입니다.



모션케이 MOTION-K

☎ 010-4723-5130

다양한 모델과 모든 요구에 대응합니다 !

150 ϕ
Basic Series

플랜지리스타입
아우터로더구조

0 [N·m]

저비용타입
모든현장의 다양한 요구에 대응

225 ϕ
Flat Series

플랜지 타입
아우터로더구조

0 [N·m]

업계에서 가장 얇은 타입
자유도 높은 LAYOUT에 대응


15 [N·m]
INC
ZMD-10026E-002


22 [N·m]
INC
ZMD-20026E-007

300 ϕ
Middle Range Series

플랜지 타입
아우터로더구조

0 [N·m]

토크와 두께를 겸비한 새로운 시리즈
최첨단기기의고급운전지원

600 ϕ
High Torque Series

플랜지 타입
이너 로더구조(내륜)

0 [N·m]

※ 주문생산품

큰토크 고관성대응타입
대형설비를지원하는 업계최대 토크

핀 맵 (모터축)

시스템구성도

서보드라이브 추천 드라이브 메이커 : 미쓰비시전기 주식회사 / 파나소닉 주식회사



모션케이

MOTION-K

☎ 010-4723-5130

ABS 광학식엔코더 앵솔루트 방식

INC 광학식엔코더 인크리멘탈 방식

※ 모든 기종 ABS타입 대응가능합니다. (단, 중공축은 $\phi 50$ 기준)



50 [N·m]

30 [N·m] **ABS**
ZMD-10033E-007



65 [N·m] **ABS**
ZMD-10073E-006



95 [N·m] **ABS**
ZMD-10103E-005

ABS
P5-6



30 [N·m] **INC**
ZMD-10033E-004



65 [N·m] **INC**
ZMD-10073E-002



95 [N·m] **INC**
ZMD-10103E-002

INC
P7-10



50 [N·m]

45 [N·m] **INC**
ZMD-20046E-001

100 [N·m]



120 [N·m] **INC**
ZMD-10126E-002

INC
P11-14



300 [N·m]

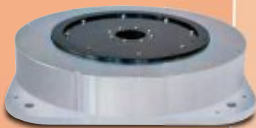
250 [N·m] **INC**
ZMD-10258E-004



600 [N·m]

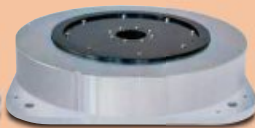
400 [N·m] **INC**
ZMD-10408E-004

INC
P7-10



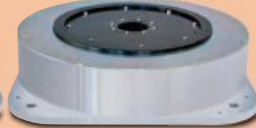
500 [N·m]

400 [N·m] **INC**
ZM-20A1-004
주문생상품



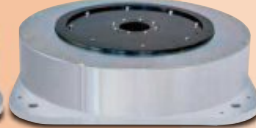
600 [N·m]

600 [N·m] **INC**
ZMD-40609E-001



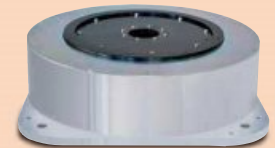
850 [N·m]

850 [N·m] **INC**
ZM-25A1-003
주문생상품



1,000 [N·m]

1,000 [N·m] **INC**
ZMD-41009E-001



2,000 [N·m] **INC**
ZM-17A1-004

INC
P15-16

P17-18

P19

P20-21



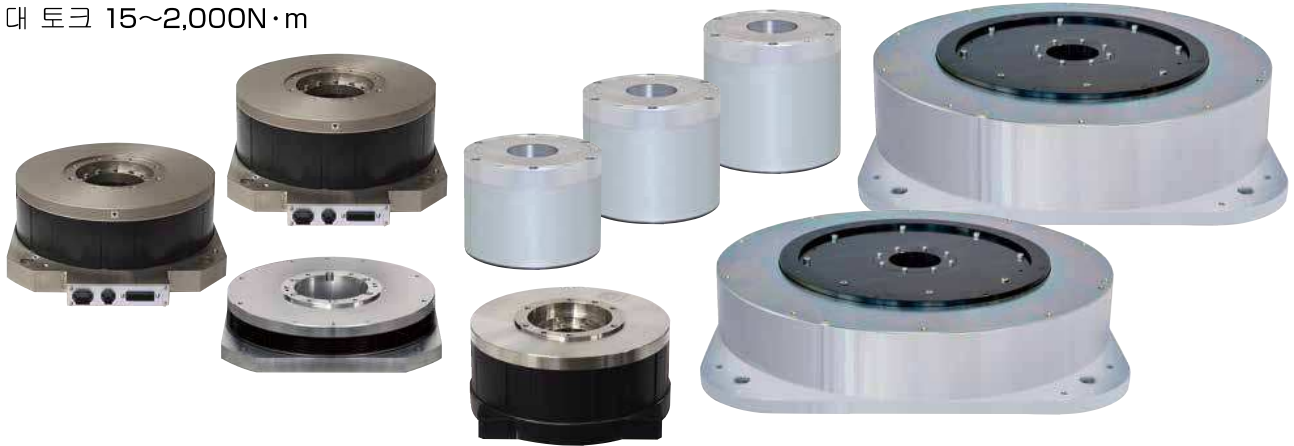
ABS 앵슬루트 엔코더 타입

INC 인크리멘탈 엔코더 타입

특징

다양한 라인업

최대 토크 15~2,000N·m

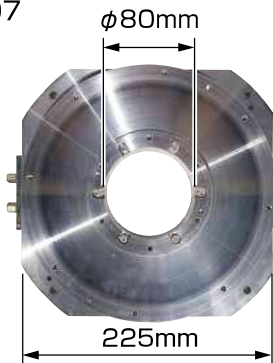


넓은 직경의 중공축

구성부품의 배치에 용이한 큰 중공축.

예) ZMD-20026E-007

- 최대토크 22N·m
- 중공축 $\phi 80$
- 높이 45mm



1,000배 이상의 고관성비 대응

※부하조건 및 모터선정관련은 대리점과 상담 바랍니다.



내환경성, 메인テナンス 향상

전동기의 회전력을 감속기등의 기구물을 통하지 않고, 직접구동 대상에 전달을 가능하고 클린환경에서의 사용에 적합.



자유도가 높은 Customizing 대응 가능

먼흔들림/축흔들림 고정밀 대응, Built-in 모터대응, 모터용량 변경, 진공대응.

다양한 네트워크에 대응 가능

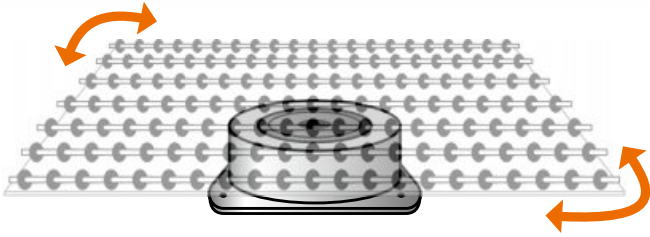
적용앰프는 EtherCAT과 RTEX, SSCNETⅢ/H 등, 다양한 앰프에 대응 가능.
 ※EtherCAT은 독일 Beckhoff Automation GmbH 제품에 대응합니다.
 ※RTEX는 파나소닉 제품에 대응합니다.
 ※SSCNETⅢ/H 미쓰비시전기 제품에 대응합니다.

짧은 납기 대응 가능

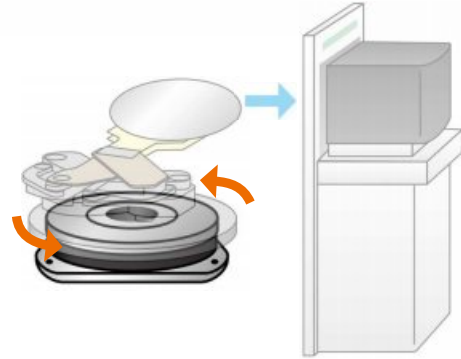
구입할수 있는 시스템을 갖추고 있습니다.
견적은 별도 상담하세요.

용도예

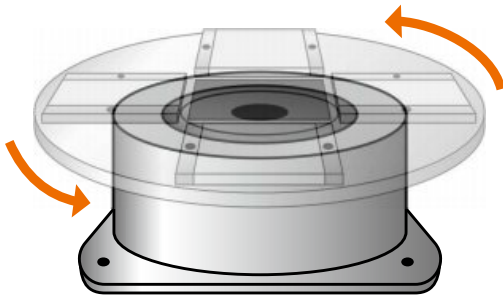
플랫 패널 용 회전 테이블



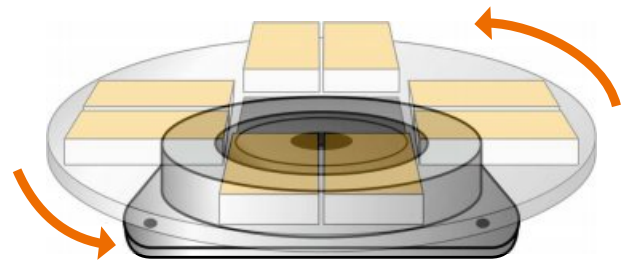
반도체 장비(로봇암구동용)



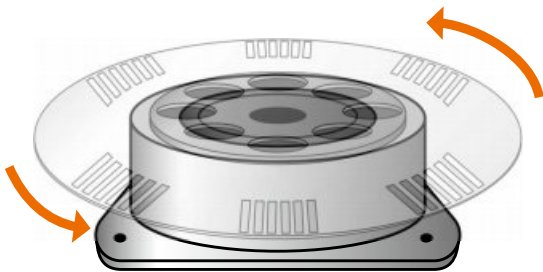
태양광 패널 스크린 인쇄 장비



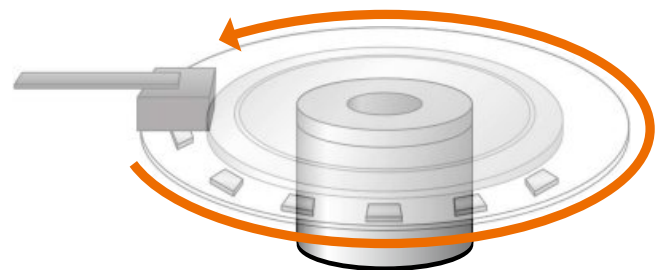
전자 부품 검사 장치



코어용 프레스기



전자부품 검사장치 (Index Table)








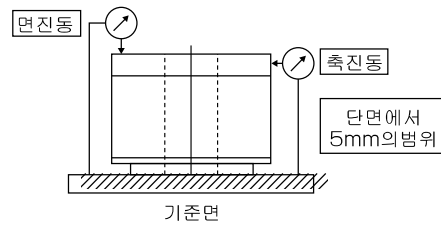
다이렉트 드라이브 모터

Z 시리즈

ABS 앵글루트 엔코더 타입

외경 150φ

사 양

| 제품 | |  |  |  |
|----------------------------------|--|---|--|---|
| 형식 | | ZMD-10033E-007 | ZMD-10073E-006 | ZMD-10103E-005 |
| 최대 토크 | N·m | 30 | 65 | 95 |
| 정격 토크 | N·m | 10 | 21 | 24 |
| 최대전류 | A rms | 3.6 | 7.1 | 10.0 |
| 정격전류 | A rms | 1.2 | 2.2 | 2.4 |
| 최대회전수 (rpm) | min ⁻¹ | 180 | | |
| 최대출력 | kW | 0.53 | 1.13 | 1.51 |
| 반복정밀도 | arcsec | ±1 ※1 | | |
| 산출정밀도 | arcsec | ±15 ※1 | | |
| 출력축면진동 · 축진동량 | μm | 70 ※2 | | |
| 허용 Axial 하중 | N | 3,500(12,000) ※3 ※4 | | |
| 허용 Moment 하중 | N·m | 150 ※3 | | |
| 보호등급 | - | IP40 ※5 | | |
| 회전자 관성모멘트 | kg·m ² | 0.010 | 0.016 | 0.020 |
| 질량 | kg | 8.0 | 11.0 | 13.7 |
| 높이 (두께) | mm | 113 | 143 | 173 |
| 외경 (회전부) | mm | φ150 | | |
| 중공축 | mm | φ50 | | |
| 극수 | - | 20 | | |
| 분해능 | ppr | 4,194,304 ※6 | | |
| 추천 Servo Driver (Panasonic 주식회사) | | MBDLT25SM | MBDLT25SM | MCDLT35SM |
| 면흔들림 · 축 흔들림 기준면 |  | | | |

형식은, 예고없이 변경될수 있습니다.
radial 하중, axial 하중, moment 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의 해주세요.

- ※1 당사측정기준에 따릅니다.
- ※2 면진동, 축진동 옵션대응품 : 10μm.
- ※3 허용radial하중, 허용moment하중은, 각각 단독으로 작용하는 경우는 최대허용치입니다.
각하중은, 단일방향, 단일하중으로 해주세요.
- ※4 () 수치는 단일방향의 정적허용 값이 됩니다.
- ※5 리드선 인출부및 컨넥터 부는 제외합니다.
- ※6 싱글턴 사양.

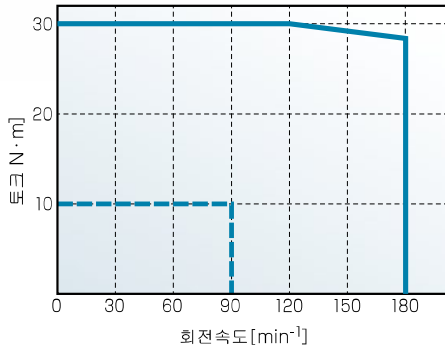
사용환경

| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~40℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습 도 | 80%RH이하, 비 응 축 |
| 주위환경 | 부식성가스, 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진 동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표 고 | 1,000m이하 |

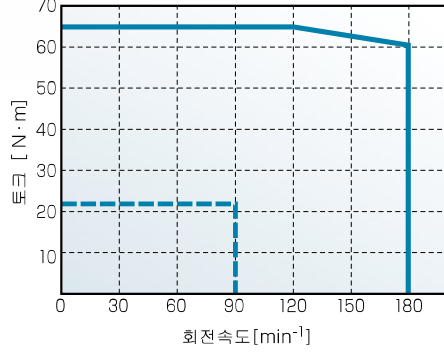
토크 회전 속도 특성

— 최대토크 - - - 정격토크

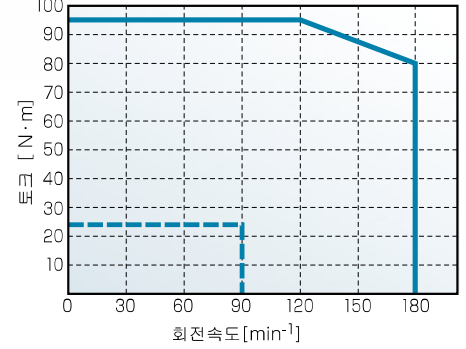
ZMD-10033E-007



ZMD-10073E-006

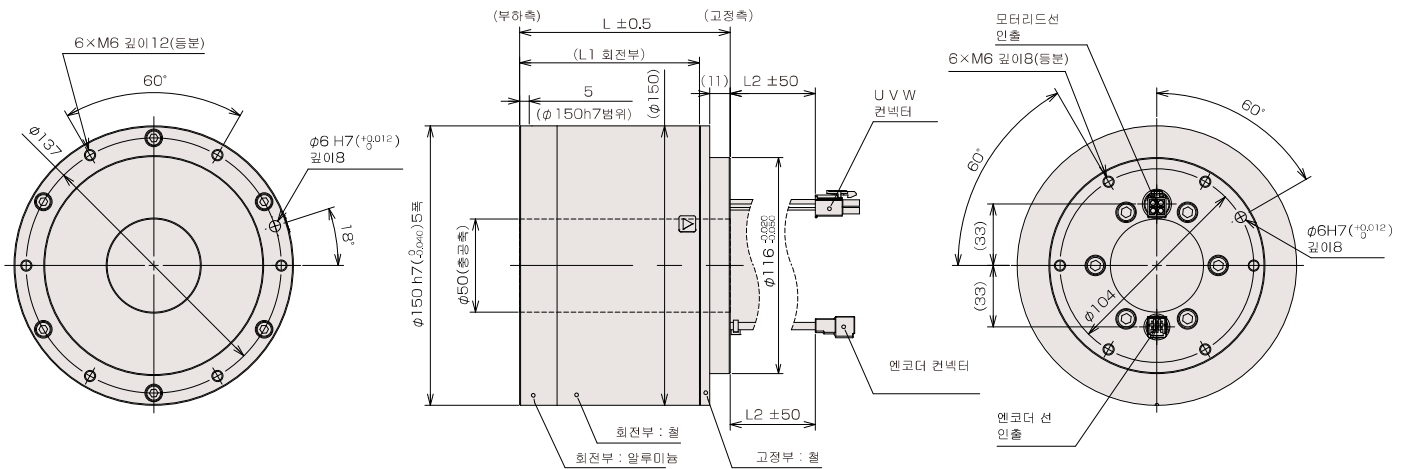


ZMD-10103E-005



※ 모터 특성을 규정하는 주회로 전원 전압은 AC200V입니다

외형치수도



| 형식 | | ZMD-10033E-007 | ZMD-10073E-006 | ZMD-10103E-005 |
|----------------|----|----------------|----------------|----------------|
| 두께 (L) | mm | 113 | 143 | 173 |
| 회전부 (L1) | mm | 96.5 | 126.5 | 156.5 |
| 리드선 인출 길이 (L2) | mm | 200 | 150 | 150 |



다이렉트 드라이브 모터

Z 시리즈






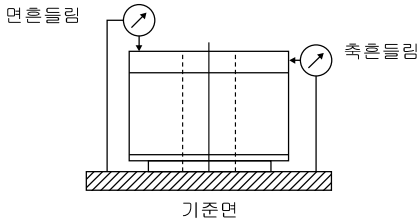
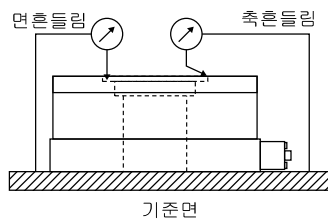
INC

인크리멘탈 엔코더 타입

외경 150φ

외경 300φ

사 양

| 제품 | |  |  |  |  |  |
|------------------------|-------------------|---|---|--|---|---|
| 형식 | | ZMD-10033E-004 | ZMD-10073E-002 | ZMD-10103E-002 | ZMD-10258E-004 | ZMD-10408E-004 |
| 최대토크 | N·m | 30 | 65 | 95 | 250 | 400 |
| 정격토크 | N·m | 10 | 21 (15) ※1 | 24 (17) ※1 | 90 (60) ※1 | 140 (90) ※1 |
| 최대전류 | A rms | 3.6 | 7.1 | 10.0 | 14.8 | 23.0 |
| 정격전류 | A rms | 1.2 | 2.2 (1.6) | 2.4 (1.7) | 5.0 (3.3) | 7.3 (4.7) |
| 최대회전수 | min ⁻¹ | 180 | | | 80 | |
| 최대출력 | kW | 0.51 | 1.13 | 1.51 | 2.01 | 3.18 |
| 반복정밀도 | arcsec | ±2 ※2 | | | | |
| 출력축면흔들림·축진동 | μm | 70 ※3 | | | 70 | |
| 허용역시알하중 | N | 3,500 (12,000) ※4 ※6 | | | 10,000 (35,000) ※4 ※6 | |
| 허용모멘트하중 | N·m | 150 ※4 | | | 500 ※4 | |
| 보호구조 | — | IP40 ※5 | | | IP30 ※5 | |
| 회전자관성모멘트 | kg·m ² | 0.015 | 0.017 | 0.020 | 0.140 | 0.197 |
| 질량 | kg | 8.3 | 11.2 | 13.7 | 37 | 45 |
| 높이(두께) | mm | 113 | 143 | 173 | 100 | 130 |
| 외경 (회전부) | mm | φ150 | | | φ293 | |
| 중공축 | mm | φ50 | | | φ90 | |
| 극수 | — | 20 | | | | |
| 분해능 | ppr | 1,920,000 | | | 4,000,000 | |
| 대용서보드라이버 (파나소닉전기 주식회사) | | MBDLT25SM | MBDLT25SM | MCDLT35SM | MDDLTL45SM | MDDLTL55SM |
| 면흔들림·축흔들림 기준면 | |  | | |  | |

형식은, 예고없이 변경될수 있습니다.
radial 하중, axial 하중, moment 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의 해주세요.

※1 () 무 : 주위온도 20℃
() 유 : 주위온도 40℃

※2 당사측정기준에 따릅니다.

※3 면진동, 축진동 옵션대응품 : 150파이 10μm.

※4 허용radial하중, 허용moment하중은, 각각 단독으로 작용하는 경우는 최대허용치입니다.

각하중은, 단일방향, 단일하중으로 해주세요.

※5 리드선 인출부및 컨넥터 부는 제외합니다.

※6 () 수치는 단일방향의 정적허용 값이 됩니다.

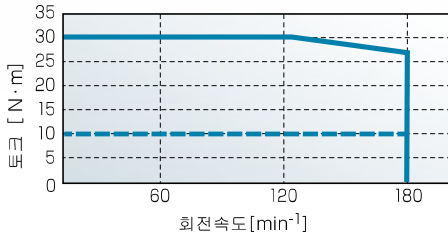
사용환경

| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~40℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습도 | 80%RH이하, 비 응 축 |
| 주위환경 | 부식성가스, 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표고 | 1,000m이하 |

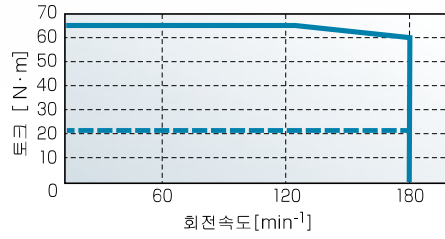
토크회전속도특성

— 최대토크 - - - 정격토크

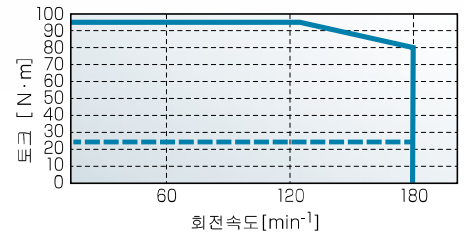
ZMD-10033E-004



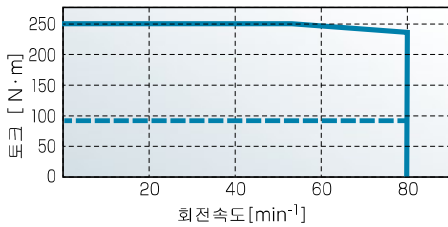
ZMD-10073E-002



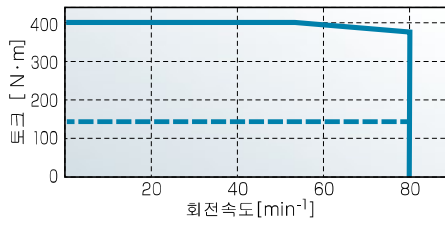
ZMD-10103E-002



ZMD-10258E-004



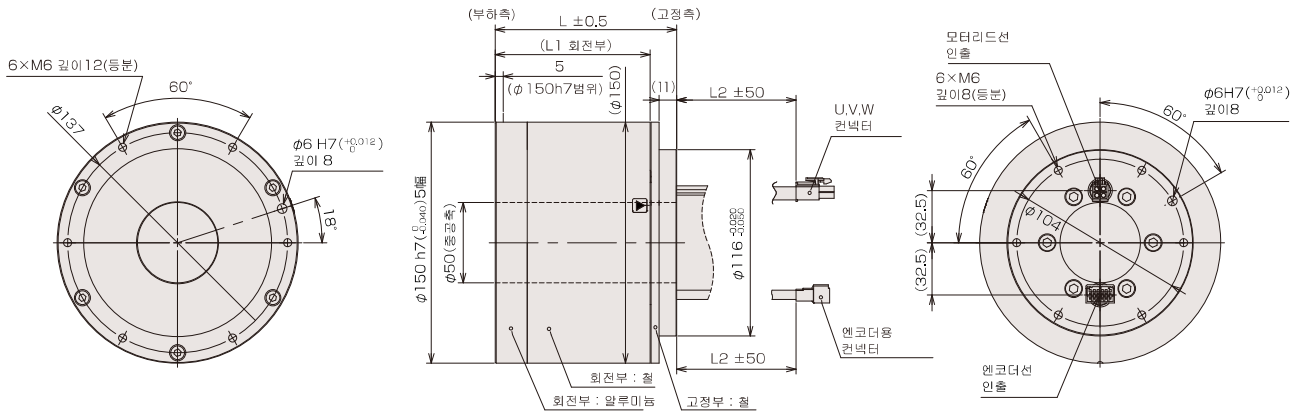
ZMD-10408E-004



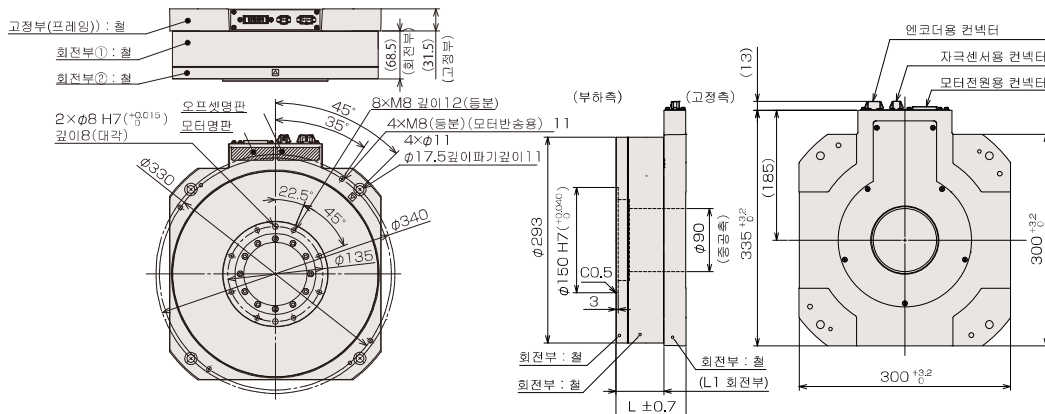
※모터 특성 규정 주회로 전원 전압은 AC200V으로 합니다.

외형치수도

단위:mm



| 형식 | ZMD-10033E-004 | ZMD-10073E-002 | ZMD-10103E-002 |
|---------------|----------------|----------------|----------------|
| 두께 (L) | mm 113 | mm 143 | mm 173 |
| 회전부 (L1) | mm 96.5 | mm 126.5 | mm 156.5 |
| 리드선 인출길이 (L2) | mm 200 | mm 150 | mm 150 |



| 형식 | ZMD-10258E-004 | ZMD-10408E-004 |
|----------|----------------|----------------|
| 두께 (L) | mm 100 | mm 130 |
| 회전부 (L1) | mm 68.5 | mm 98.5 |



다이렉트 드라이브 모터

Z 시리즈

INC 인크리멘탈 엔코더 타입

외경 150φ

외경 300φ

미쓰비시 콜라보레이션 타입 MR-J4-__B-RJJ001

사 양

| 제품 | | | | | | |
|------------------------------|-------------------|----------------------|------------------|------------------|-----------------------|----------------------|
| 형식 | | ZMD-20033E-001 | ZMD-20073E-001 | ZMD-10103E-002 | ZMD-10258E-004 | ZMD-10408E-004 |
| 최대토크 | N·m | 30 | 65 | 95 | 250 | 400 |
| 정격토크 | N·m | 10 | 21 (15) ※1 | 24 (17) ※1 | 90 (60) ※1 | 140 (90) ※1 |
| 최대전류 | A rms | 3.6 | 7.1 | 10.0 | 14.8 | 23.0 |
| 정격전류 | A rms | 1.2 | 2.2 (1.6) | 2.4 (1.7) | 5.0 (3.3) | 7.3 (4.7) |
| 최대회전수 | min ⁻¹ | 180 | | | 80 | |
| 최대출력 | kW | 0.51 | 1.13 | 1.51 | 2.01 | 3.18 |
| 반복정밀도 | arcsec | ±2 ※2 | | | | |
| 출력축면흔들림·축진동 | μm | 70 ※3 | | | 70 | |
| 허용역시알하중 | N | 3,500 (12,000) ※4 ※6 | | | 10,000 (35,000) ※4 ※6 | |
| 허용모멘트하중 | N·m | 150 ※4 | | | 500 ※4 | |
| 보호구조 | — | IP40 ※5 | | | IP30 ※5 | |
| 회전자관성모멘트 | kg·m ² | 0.015 | 0.017 | 0.020 | 0.140 | 0.197 |
| 질량 | kg | 8.3 | 11.2 | 13.7 | 37 | 45 |
| 높이(두께) | mm | 113 | 143 | 173 | 100 | 130 |
| 외경 (회전부) | mm | φ150 | | | φ293 | |
| 중공축 | mm | φ50 | | | φ90 | |
| 극수 | — | 20 | | | | |
| 분해능 | ppr | 1,920,000 | | | 4,000,000 | |
| 대용서보드라이버 (Mitsubishi 전기주식회사) | | MR-J4-20B-RJJ001 | MR-J4-40B-RJJ001 | MR-J4-70B-RJJ001 | MR-J4-100B-RJJ001 ※7 | MR-J4-200B-RJJ001 ※7 |
| 면흔들림·축흔들림 기준면 | | | | | | |

형식은、예고없이 변경될수 있습니다.

radial 하중, axial 하중, moment 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의 해주세요.

※1 () 무 : 주위온도 20℃

() 유 : 주위온도 40℃

※2 당사측정기준에 따릅니다.

※3 면진동, 축진동 옵션대응품 : 150파이 10μm.

※4 허용radial하중, 허용moment하중은、각각 단독으로 작용하는 경우는 최대허용치 입니다. 각하중은、단일방향, 단일하중으로 해주세요.

※5 리드선 인출부및 권빅터 부는 제외합니다.

※6 () 수치는 단일방향의 정적허용 값이 됩니다.

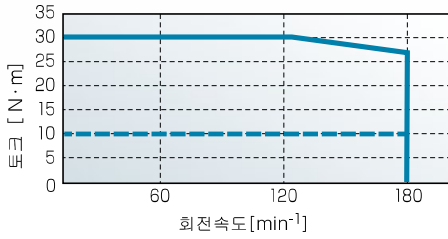
사용환경

| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~40℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습 도 | 80%RH이하, 비 응 축 |
| 주위환경 | 부식성가스 , 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진 동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표 고 | 1,000m이하 |

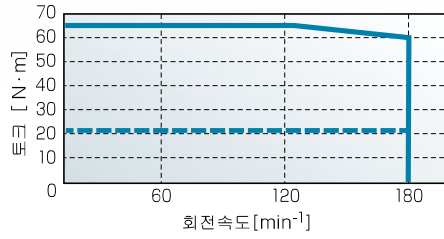
토크회전속도특성

— 최대토크 - - - 정격토크

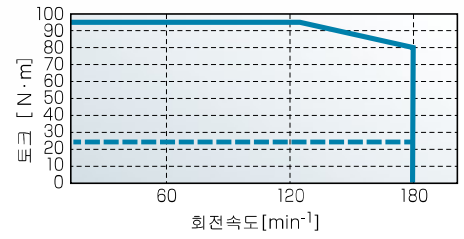
ZMD-20033E-001



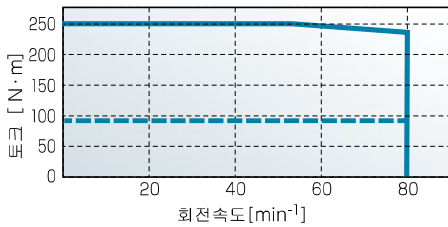
ZMD-20073E-001



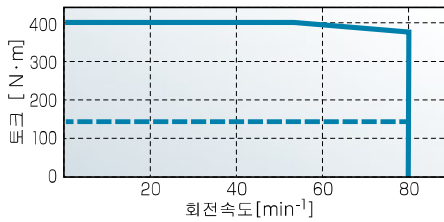
ZMD-10103E-002



ZMD-10258E-004



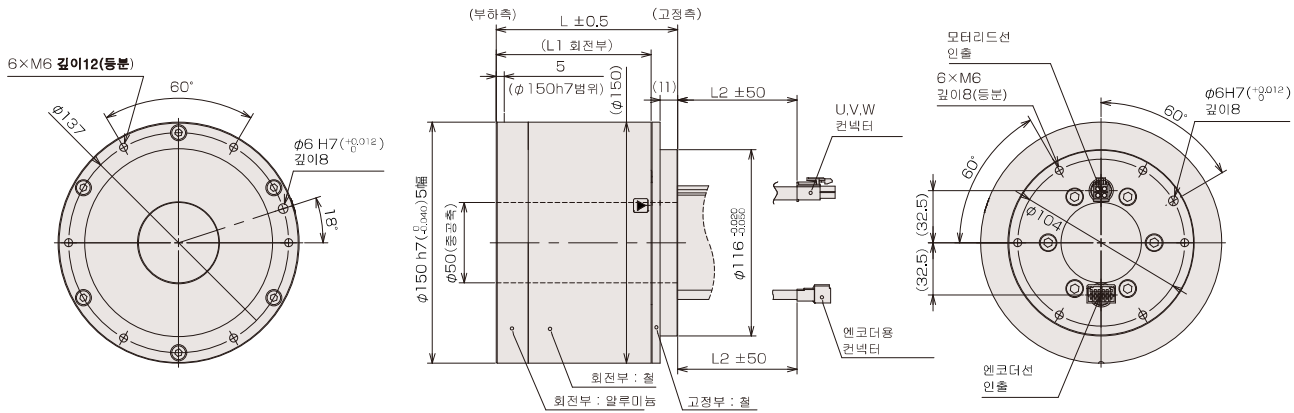
ZMD-10408E-004



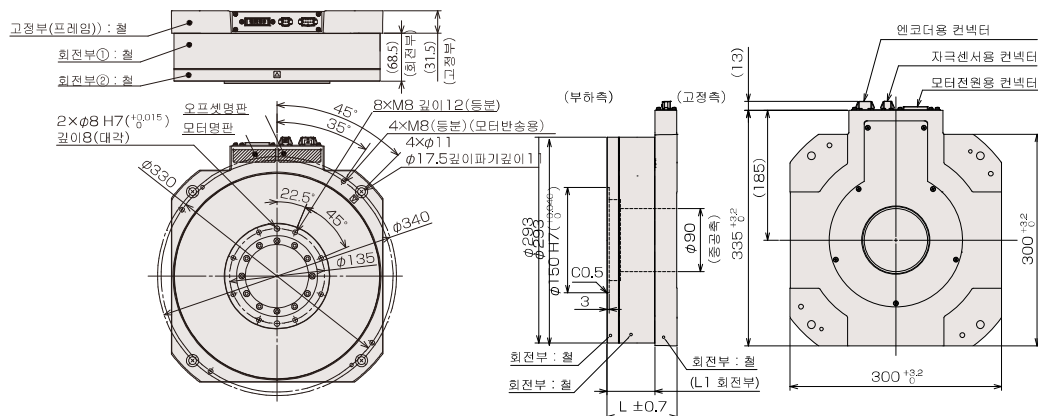
※모터 특성 규정 주회로 전원 전압은 AC200V으로 합니다.

외형치수도

단위:mm



| 형식 | | ZMD-20033E-001 | ZMD-20073E-001 | ZMD-10103E-002 |
|---------------|----|----------------|----------------|----------------|
| 두께 (L) | mm | 113 | 143 | 173 |
| 회전부 (L1) | mm | 96.5 | 126.5 | 156.5 |
| 리드선 인출길이 (L2) | mm | 200 | 150 | 150 |



| 형식 | | ZMD-10258E-004 | ZMD-10408E-004 |
|----------|----|----------------|----------------|
| 두께 (L) | mm | 100 | 130 |
| 회전부 (L1) | mm | 68.5 | 98.5 |



사양

| 제품 | |  |  |  |  |
|-----------------------------|--|---|---|---|---|
| 형식 | | ZMD-10026E-002 | ZMD-20026E-007 | ZMD-20046E-001 | ZMD-10126E-002 |
| 최대토크 | N·m | 15 | 22 | 45 | 120 |
| 정격토크 | N·m | 5 | 7 | 15 | 38 |
| 최대전류 | A rms | 3.4 | 5.6 | 8.1 | 13.5 |
| 정격전류 | A rms | 1.4 | 1.8 | 2.7 | 4.2 |
| 최대화전수 | min ⁻¹ | 120 | | | |
| 최대전력 | kW | 0.16 | 0.28 | 0.57 | 1.44 |
| 반복정밀도 | arcsec | ±2 ※1 | | | |
| 출력축의면흔들림·축흔들림 | μm | 70 ※2 | | | |
| 허용 액시얼 하중 | N | 800 (3,500) ※3 ※5 | | | 3,500 (12,000) ※3 ※5 |
| 허용모멘트 하중 | N·m | 40 ※3 | | | 150 ※3 |
| 보호등급 | — | IP30 ※4 | | | |
| 회전자 관성 | kg·m ² | 0.014 | 0.014 | 0.016 | 0.074 |
| 질량 | kg | 5.0 | 5.2 | 7.8 | 20.9 |
| 두께 | mm | 45 | | 60 | 105 |
| 외경 (회전부) | mm | φ225 | | | |
| 중공축 | mm | φ80 | | | φ50 |
| 극수 | — | 20 | | | |
| 분해중 | ppr | 2,880,000 | | | |
| 추천서보드라이브 (Panasonic 전기주식회사) | | MBDLT25SM | MBDLT25SM | MCDLT35SM | MDDL45SM |
| 표면흔들림, 축흔들림 기준면 |  | | | | |

형식은 예고없이 변경 될 수 있습니다.

레이디 얼 하중, 축 하중, 모멘트 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의하십시오.

※ 1 당사 측정 기준에 따릅니다.

※ 2 면 진동·축 진동 옵션 지원 : 20μm.

※ 3 허용 축 방향 하중, 허용 모멘트 하중은 각각 단독으로 작용하는 경우 최대 허용치입니다.

각 하중은 단방향 단일 하중하십시오.

※ 4 리드선 인출 부 및 커버 부는 제외합니다.

※ 5 () 안 수치는 단일 방향의 정적 허용 값입니다.

사용환경

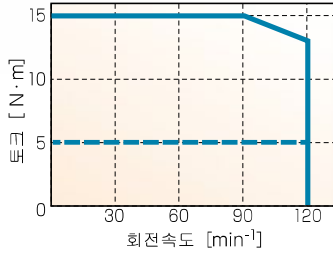
| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~40℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습도 | 80%RH이하, 비 응축 |
| 주위환경 | 부식성가스, 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표고 | 1,000m이하 |

토크회전속도특성

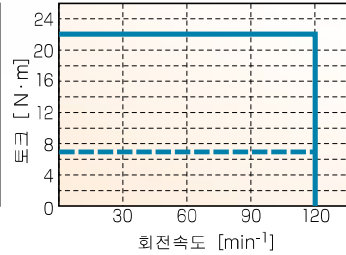
— 최대토크

- - - 정격토크

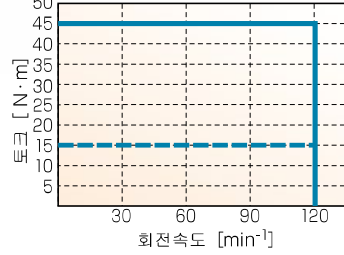
ZMD-10026E-002



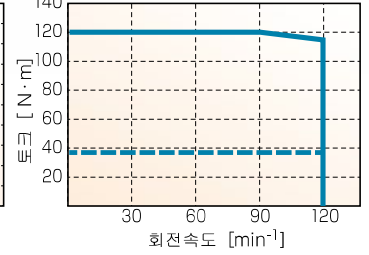
ZMD-20026E-007



ZMD-20046E-001



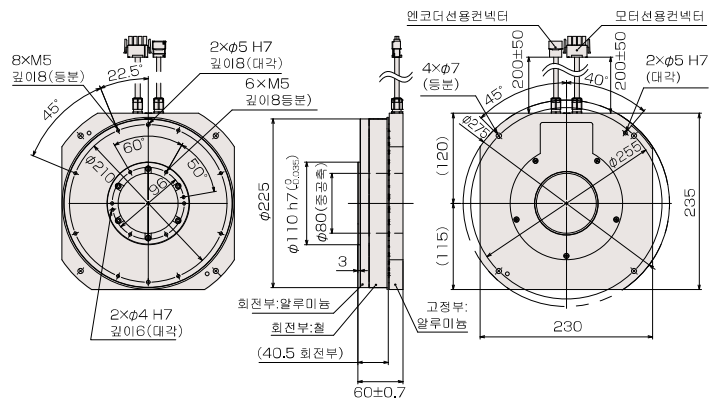
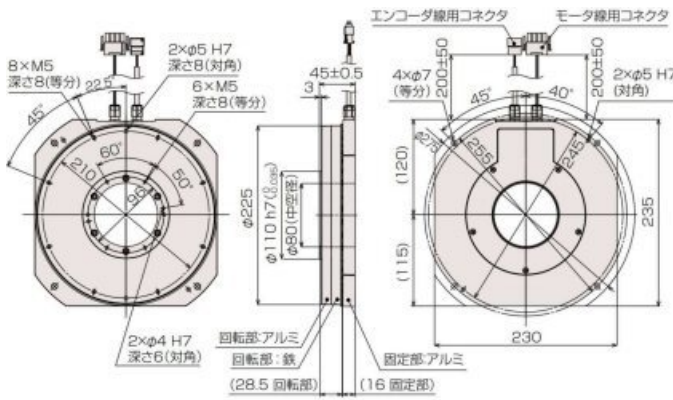
ZMD-10126E-002



※모터 특성 규정 주회로 전원 전압은 AC200V으로 합니다.

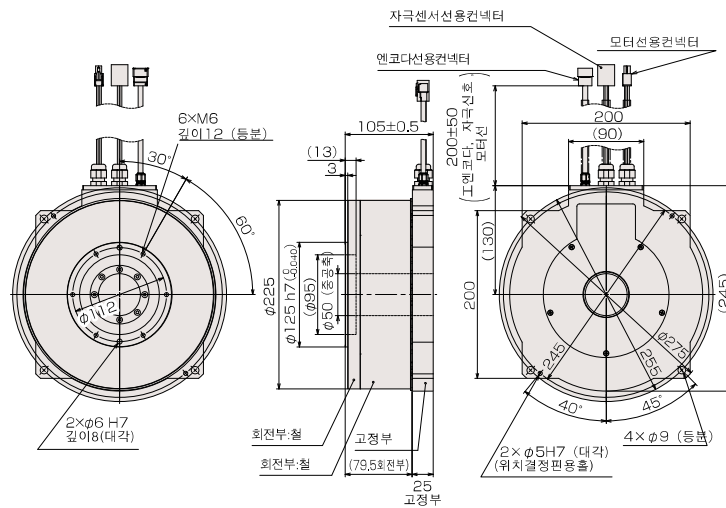
외형치수도

단위 : mm



| 형식 | ZMD-10026E-002 | ZMD-20026E-007 |
|-----------|----------------|----------------|
| 두께 (L) mm | | 45 |

| 형식 | ZMD-20046E-001 |
|-----------|----------------|
| 두께 (L) mm | 60 |



| 형식 | ZMD-10126E-002 |
|-----------|----------------|
| 두께 (L) mm | 105 |



INC

인크리멘탈 엔코더 타입

225φ시리즈

* 미쓰비시 콜라보레이션 타입 MR-J4-__B-RJJ001

사양

| 제품 | | | | | | | | | |
|-------------------------------|-------------------|-------------------|----------------------|----------------------|-----------------------|-----|----------------|----------------------|--|
| 형식 | ZMD-20026E-006 | | ZMD-20026E-007 | | ZMD-20046E-001 | | ZMD-10126E-002 | | |
| 최대토크 | N·m | 15 | 22 | 45 | 120 | | | | |
| 정격토크 | N·m | 5 | 7 | 15 | 38 | | | | |
| 최대전류 | A rms | 3.4 | 5.6 | 8.1 | 13.5 | | | | |
| 정격전류 | A rms | 1.4 | 1.8 | 2.7 | 4.2 | | | | |
| 최대화전수 | min ⁻¹ | 120 | | | | | | | |
| 최대전력 | kW | 0.16 | 0.28 | 0.57 | 1.44 | | | | |
| 반복정밀도 | arcsec | ±2 ※1 | | | | | | | |
| 출력축의면흔들림·축흔들림 | μm | 70 ※2 | | | | | | | |
| 허용 엑시얼 하중 | N | 800 (3,500) ※3 ※5 | | | | | | 3,500 (12,000) ※3 ※5 | |
| 허용모멘트 하중 | N·m | 40 ※3 | | | | | | 150 ※3 | |
| 보호등급 | — | IP30 ※4 | | | | | | | |
| 회전자 관성 | kg·m ² | 0.014 | 0.014 | 0.016 | 0.074 | | | | |
| 질량 | kg | 5.0 | 5.2 | 7.8 | 20.9 | | | | |
| 두께 | mm | 45 | | 60 | | 105 | | | |
| 외경 (회전부) | mm | φ225 | | | | | | | |
| 중공축 | mm | φ80 | | | | | | φ50 | |
| 극수 | — | 20 | | | | | | | |
| 분해능 | ppr | 2,880,000 | | | | | | | |
| 추천서보드라이브 (Mitsubishi전기주식회사) | | MR-J4-20B-RJJ001 | MR-J4-40B-RJJ001 ※ 6 | MR-J4-70B-RJJ001 ※ 6 | MR-J4-100B-RJJ001 ※ 6 | | | | |
| 표면흔들림, 축흔들림 기준면 | | | | | | | | | |

형식은 예고없이 변경 될 수 있습니다.

레이디얼 하중, 축 하중, 모멘트 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의하십시오.

※ 1 당사 측정 기준에 따릅니다.

※ 2 면 진동·축 진동 옵션 지원 : 20μm.

※ 3 허용 축 방향 하중, 허용 모멘트 하중은 각각 단독으로 작용하는 경우 최대 허용치입니다.

각 하중은 단방향 단일 하중하십시오.

※ 4 리드선 인출 부 및 커넥터 부는 제외합니다.

※ 5 () 안 수치는 단일 방향의 정적 허용 값입니다.

사용환경

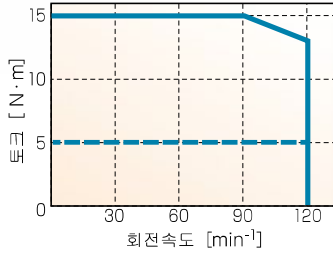
| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~40℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습도 | 80%RH이하, 비 응 축 |
| 주위환경 | 부식성가스, 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표고 | 1,000m이하 |

토크회전속도특성

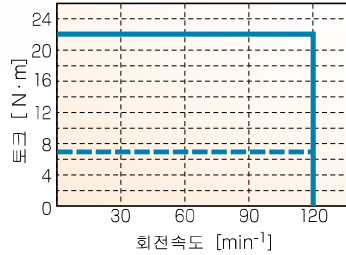
— 최대토크

- - - 정격토크

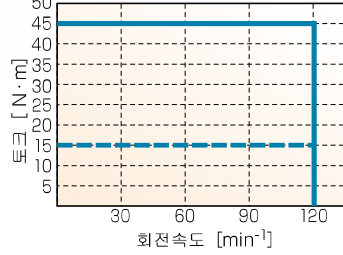
ZMD-20026E-006



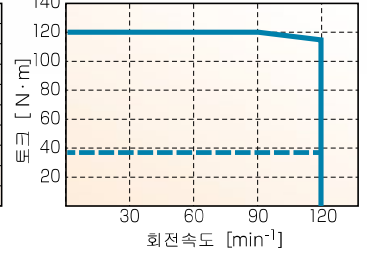
ZMD-20026E-007



ZMD-20046E-001



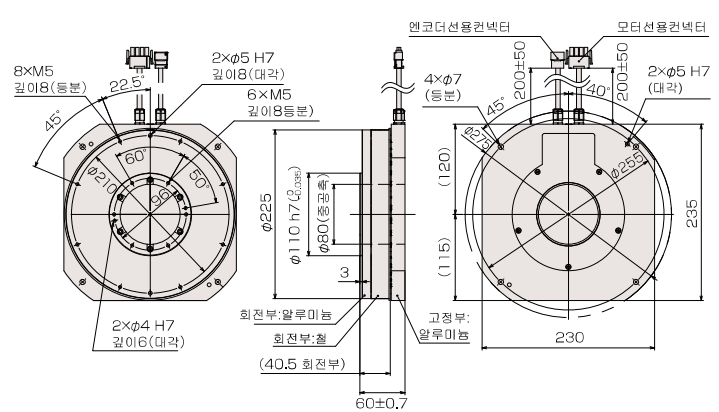
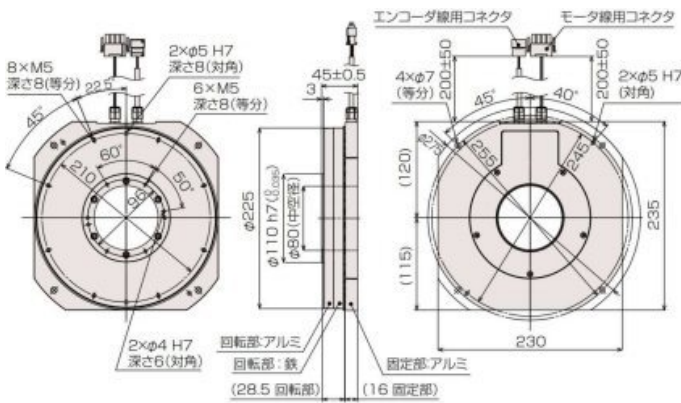
ZMD-10126E-002



※모터 특성 규정 주회로 전원 전압은 AC200V으로 합니다.

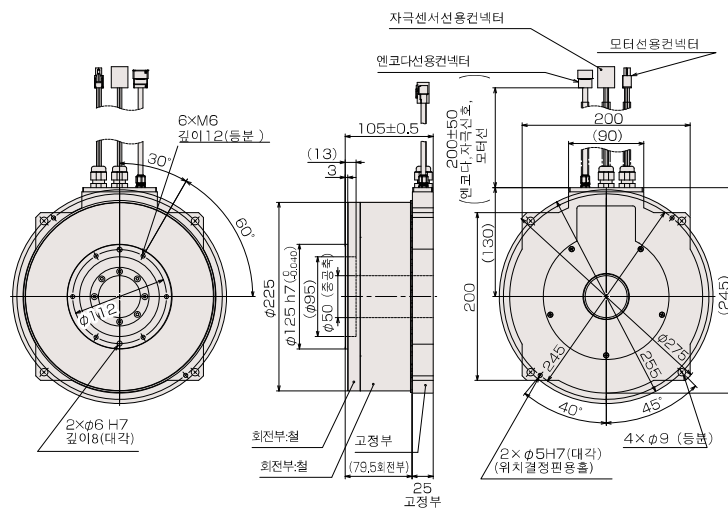
외형치수도

단위 : mm



| 형식 | ZMD-20026E-006 | ZMD-20026E-007 |
|-----------|----------------|----------------|
| 두께 (L) mm | | 45 |

| 형식 | ZMD-20046E-001 |
|-----------|----------------|
| 두께 (L) mm | 60 |



| 형식 | ZMD-10126E-002 |
|-----------|----------------|
| 두께 (L) mm | 105 |



다이렉트 드라이브 모터

Z 시리즈

INC 인크리멘탈 엔코더 타입

600φ시리즈

사 양

| 품명 | |  |  |  |  |  |
|----------------------------|-------------------|---|---|--|---|---|
| 형식 | | ZM-20A1-004 | ZMD-40609E-001 | ZM-25A1-003 | ZMD-41009E-001 | ZM-17A1-004 |
| 최대토크 | N·m | 400 | 600 | 850 | 1,000 | 2,000 |
| 정격토크 | N·m | 200 | 200 | 300 | 300 | 800 |
| 최대전류 | A rms | 22 | 35 | 42 | 53 | 83 |
| 정격전류 | A rms | 11 | 11 | 15 | 15 | 32 |
| 최대회전수 | min ⁻¹ | 80 | | | | 20 |
| 최대출력 | kW | 2.09 | 4.61 | 5.86 | 8.38 | 4.19 |
| 반복정밀도 | arcsec | ±2 *1 | | | | |
| 출력축의면흔들림·축흔들림 | μm | 70 | | | | |
| 허용엑시얼하중 | N | 18,000 (65,000) *2 *4 | | | | |
| 허용모멘트하중 | N·m | 700 *2 | | | | |
| 보호등급 | — | IP30 *3 | | | | |
| 회전자관성모멘트 | kg·m ² | 0.59 | 0.59 | 1.44 | 1.44 | 1.88 |
| 질량 | kg | 113 | 114 | 154 | 156 | 210 |
| 두께 | mm | 120 | 120 | 155 | 155 | 215 |
| 외경 (회전부) | mm | φ585 (φ400) | | | | φ585 (φ390) |
| 중공축 | mm | φ78 | | | | |
| 극수 | — | 24 | | | | |
| 분해능 | ppr | 2,880,000 | | | | |
| 추진 서보드라이브 (Panasonic 주식회사) | | MEDLT83SM | MEDLT83SM | MFDLTA3SM | MFDLTA3SM | MGDLTC3SM |

형식은 예고없이 변경 될 수 있습니다.

레이디얼 하중, 축 하중, 모멘트 하중이 동시에 작용하는 경우는 문의하십시오.

* 1 당사 측정 기준에 따릅니다.

* 2 허용 엑시얼 하중, 허용 모멘트 하중은 각각 단독으로 작용하는 경우 최대 허용치입니다.

각 하중은 단방향 단일하중하십시오.

* 3 리드선 인출 부 및 커넥터 부는 제외합니다

* 4 () 안 수치는 단일 방향의 정적 허용 값입니다.

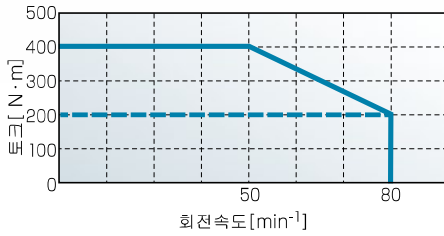
사용환경

| | |
|------|----------------------------|
| 주위온도 | 운전시 : 0~25℃ 보존시 : -15~+70℃ |
| 습도 | 80%RH이하, 비 응 축 |
| 주위환경 | 부식성가스, 먼지가 없을것(실내사용) |
| 진동 | 9.8m/S ² 이하 |
| 표고 | 1,000m이하 |

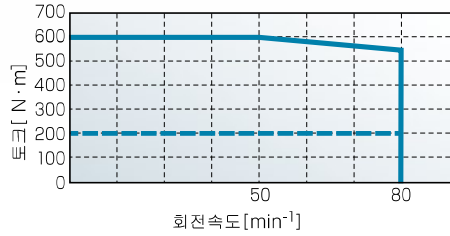
토크회전속도특성

— 최대토크 - - - 정격토크

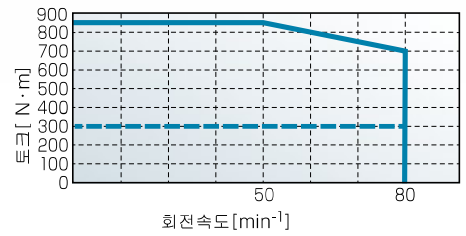
ZM- 20A1-004



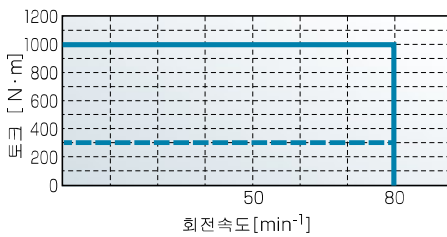
ZMD-40609E-001



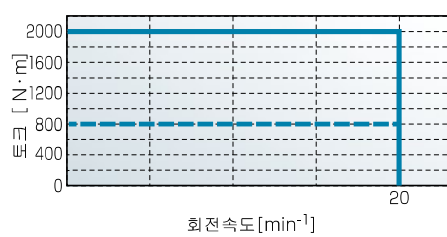
ZM-25A1-003



ZMD-41009E-001



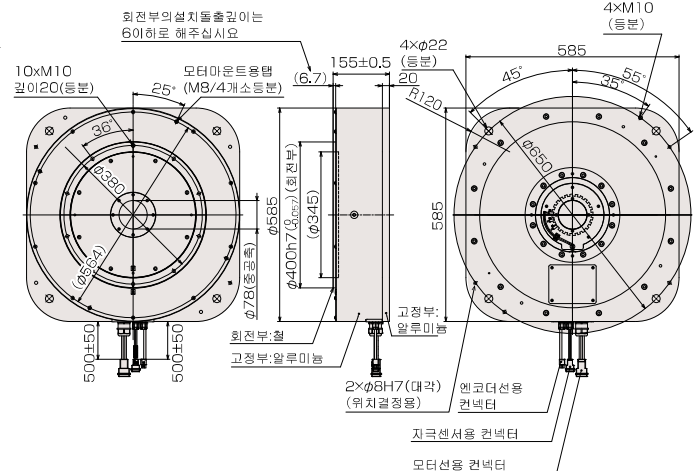
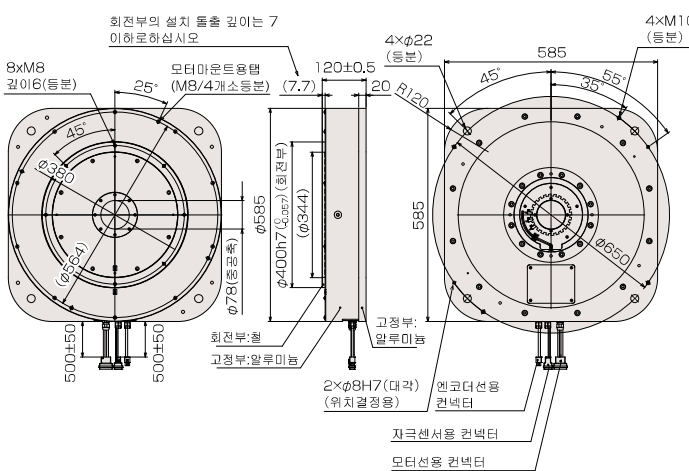
ZM-17A1-004



※모터 특성 규정 주회로 전원 전압은 AC200V으로 합니다.

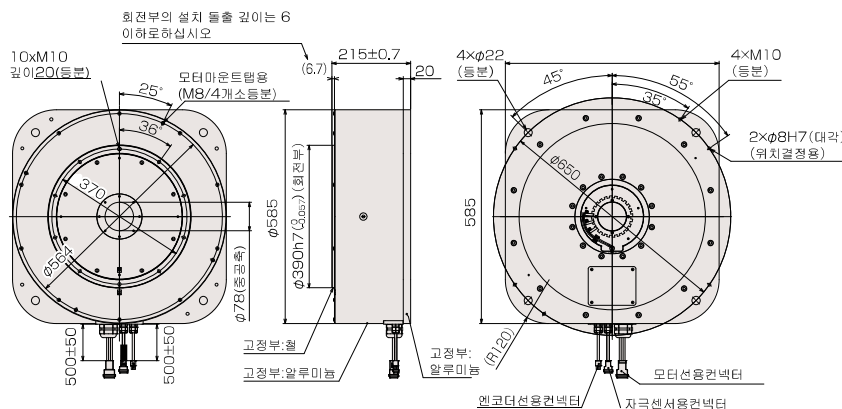
외형치수도

단위:mm



| 형식 | ZM-20A1-004 | ZMD-40609E-001 |
|-----------|-------------|----------------|
| 두께 (L) mm | | 120 |

| 형식 | ZM-25A1-003 | ZMD-41009E-001 |
|-----------|-------------|----------------|
| 두께 (L) mm | | 155 |



| 형식 | ZM-17A1-004 |
|-----------|-------------|
| 두께 (L) mm | 215 |

www.motion-k.com

핀맵 (모터측)

ABS

앱솔루트 엔코더 타입

150 φ 시리즈

| 형식 | ZMD-10033E-007 | | | ZMD-10073E-006 | | | ZMD-10103E-005 | | |
|------------|----------------|------|----------|----------------|------|----------|----------------|------|----------|
| 모터용컨넥터 | 172167-1 | | | 172167-1 | | | 172167-1 | | |
| 모터컨넥터용단자 | 171638-1 | | | 171638-1 | | | 171638-1 | | |
| 엔코더용 컨넥터 | 1-1903130-3 | | | 1-1903130-3 | | | 1-1903130-3 | | |
| 엔코더컨넥터용 단자 | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | |
| 모터 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 |
| | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U |
| | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V |
| | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W |
| 엔코더 | A1 | 백 | 5V | A1 | 백 | 5V | A1 | 백 | 5V |
| | A2 | 흑 | 0V | A2 | 흑 | 0V | A2 | 흑 | 0V |
| | A3 | 실드 | — | A3 | 실드 | — | A3 | 실드 | — |
| | B1 | (없음) | — | B1 | (없음) | — | B1 | (없음) | — |
| | B2 | 청 | PS(SD) | B2 | 청 | PS(SD) | B2 | 청 | PS(SD) |
| | B3 | 보라 | /PS(/SD) | B3 | 보라 | /PS(/SD) | B3 | 보라 | /PS(/SD) |

※컨넥터, 터미널품번은 Tyco Electronics 품번이 됩니다.

INC

인크리멘탈 엔코더 타입

150 φ 시리즈

300 φ 시리즈

| 형식 | ZMD-10033E-004 | | | ZMD-10073E-002 | | | ZMD-10103E-002 | | | ZMD-10258E-004 | | | ZMD-10408E-004 | | |
|------------|----------------|-----|----|----------------|-----|----|----------------|-----|----|----------------|-----|-----|----------------|-----|-----|
| 모터용컨넥터 | 172167-1 | | | 172167-1 | | | 172167-1 | | | 1-1747535-4 | | | 1-1747535-4 | | |
| 모터컨넥터용단자 | 171638-1 | | | 171638-1 | | | 171638-1 | | | 1747500-2 | | | 1747500-2 | | |
| 엔코더용 컨넥터 | 1-1903130-6 | | | 1-1903130-6 | | | 1-1903130-6 | | | 1-1903131-6 | | | 1-1903131-6 | | |
| 엔코더컨넥터용 단자 | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | | 1903116-2 | | | 1903116-2 | | |
| 자극센서용 컨넥터 | — | | | — | | | — | | | 1-1903131-3 | | | 1-1903131-3 | | |
| 자극센서용 단자 | — | | | — | | | — | | | 1903116-2 | | | 1903116-2 | | |
| 모터 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 |
| | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U |
| | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V |
| | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W |
| 엔코더 | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V |
| | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V |
| | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ |
| | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- |
| | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ |
| | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- |
| | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ |
| | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- |
| | A3 | — | 실드 | A3 | — | 실드 | A3 | — | 실드 | A3 | — | 실드 | A3 | — | 실드 |
| | A4 | — | — | A4 | — | — | A4 | — | — | A4 | — | — | A4 | — | — |
| | A5 | — | — | A5 | — | — | A5 | — | — | A5 | — | — | A5 | — | — |
| | A6 | — | — | A6 | — | — | A6 | — | — | A6 | — | — | A6 | — | — |
| 자극센서 | — | | | — | | | — | | | B1 | 흑 | 5V | B1 | 흑 | 5V |
| | — | | | — | | | — | | | B2 | 흑/백 | 0V | B2 | 흑/백 | 0V |
| | — | | | — | | | — | | | B3 | — | — | B3 | — | — |
| | — | | | — | | | — | | | A1 | 녹 | CS3 | A1 | 녹 | CS3 |
| | — | | | — | | | — | | | A2 | 녹/백 | CS2 | A2 | 녹/백 | CS2 |

※컨넥터, 터미널품번은 Tyco Electronics 품번이 됩니다.

INC 인크리멘탈 엔코더타입 / 225 φ 시리즈

| 형식 | ZMD-10026E-002 | | | ZMD-20026E-007 | | | ZMD-20046E-001 | | | ZMD-10126E-002 | | |
|------------|----------------|-----|----|----------------|-----|----|----------------|-----|----|----------------|-----|-----|
| 모터용컨넥터 | 350779-1 | | | 350779-1 | | | 350779-1 | | | 172167-1 | | |
| 모터컨넥터용단자 | 350690-1 | | | 350690-1 | | | 350690-1 | | | 171638-1 | | |
| 엔코더용 컨넥터 | 1-1903130-6 | | | 1-1903130-6 | | | 1-1903130-6 | | | 1-1903130-6 | | |
| 엔코더콘넥터용 단자 | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | | 1903115-2 | | |
| 자극센서용 컨넥터 | - | | | - | | | - | | | 178964-3 | | |
| 자극센서용 단자 | - | | | - | | | - | | | 175287-2 | | |
| 모터 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀 NO. | 선색 | 기능 | 핀 NO. | 선색 | 기능 | 핀 NO. | 선색 | 기능 |
| | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U |
| | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V |
| | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W |
| 엔코더 | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V | B1 | 흑 | 0V |
| | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V | B2 | 흑/백 | 5V |
| | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ | B3 | 녹 | A+ |
| | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- | B4 | 녹/백 | A- |
| | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ | B5 | 적 | B+ |
| | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- | B6 | 적/백 | B- |
| | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ | A1 | 황 | Z+ |
| | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- | A2 | 황/백 | Z- |
| | A3 | - | 실드 | A3 | - | 실드 | A3 | - | 실드 | A3 | - | 실드 |
| | A4 | - | - | A4 | - | - | A4 | - | - | A4 | - | - |
| A5 | - | - | A5 | - | - | A5 | - | - | A5 | - | - | |
| A6 | - | - | A6 | - | - | A6 | - | - | A6 | - | - | |
| 자극센서 | - | | | - | | | - | | | B1 | 흑 | 5V |
| | - | | | - | | | - | | | B2 | 흑/백 | 0V |
| | - | | | - | | | - | | | B3 | - | - |
| | - | | | - | | | - | | | A1 | 녹 | CS3 |
| | - | | | - | | | - | | | A2 | 녹/백 | CS2 |
| - | | | - | | | - | | | A3 | 적 | CS1 | |

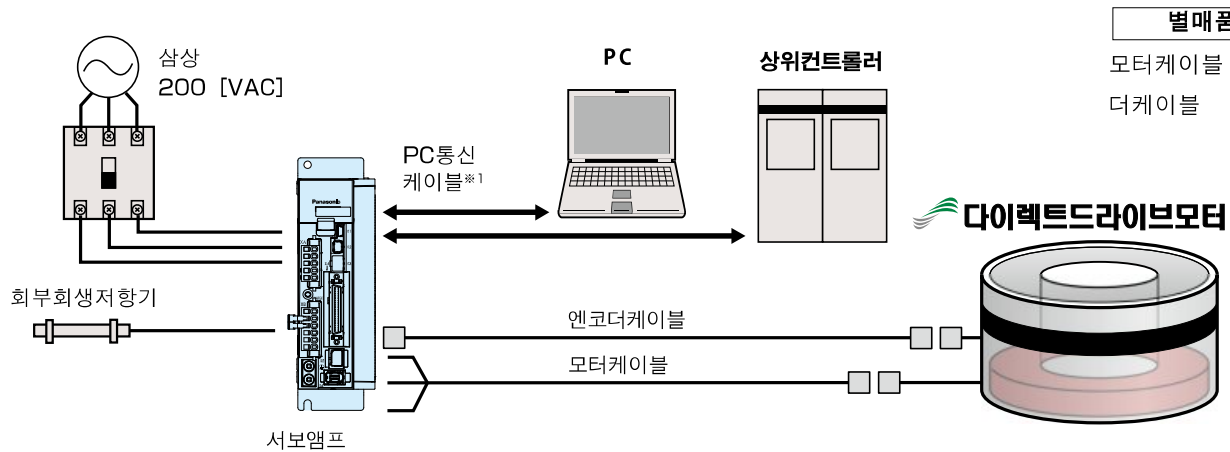
※컨넥터, 터미널품번은 Tyco Electronics품번이 됩니다.

INC 인크리멘탈 엔코더타입 / 600 φ 시리즈

| 형식 | ZM-20A1-004 | | | ZMD-40609E-001 | | | ZM-25A1-003 | | | ZMD-41009E-001 | | | ZM-17A1-004 | | |
|----------|-------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-------------|-----|-----|----------------|-----|-----|-------------|-----|-----|
| 모터용컨넥터 | 1-1747414-4 | | | 1-1747414-4 | | | 1-917808-2 | | | 1-917808-2 | | | 1-917808-2 | | |
| 모터컨넥터용단자 | 0-1747500-2 | | | 0-1747500-2 | | | 0-917805-2 | | | 0-917805-2 | | | 1747443-6 | | |
| 엔코더용 컨넥터 | 172169-1 | | | 172169-1 | | | 172169-1 | | | 172169-1 | | | 172169-1 | | |
| 콘넥터용 단자 | 170363-1 | | | 170363-1 | | | 170363-1 | | | 170363-1 | | | 170363-1 | | |
| 센서용 컨넥터 | 178964-3 | | | 178964-3 | | | 178964-3 | | | 178964-3 | | | 178964-3 | | |
| 자극센서용 단자 | 175287-2 | | | 175287-2 | | | 175287-2 | | | 175287-2 | | | 175287-2 | | |
| 모터 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 | 핀NO. | 선색 | 기능 |
| | 1 | 적 | U | 1 | 적 | U | A1 | 적 | U | A1 | 적 | U | A1 | 적 | U |
| | 2 | 백 | V | 2 | 백 | V | A2 | 백 | V | A2 | 백 | V | A2 | 백 | V |
| | 3 | 흑 | W | 3 | 흑 | W | B1 | 흑 | W | B1 | 흑 | W | B1 | 흑 | W |
| 엔코더 | 4 | 녹 | E | 4 | 녹 | E | B2 | 녹 | E | B2 | 녹 | E | B2 | 녹 | E |
| | 1 | 녹 | A+ | 1 | 녹 | A+ | 1 | 녹 | A+ | 1 | 녹 | A+ | 1 | 녹 | A+ |
| | 2 | 적 | B+ | 2 | 적 | B+ | 2 | 적 | B+ | 2 | 적 | B+ | 2 | 적 | B+ |
| | 3 | 황 | Z+ | 3 | 황 | Z+ | 3 | 황 | Z+ | 3 | 황 | Z+ | 3 | 황 | Z+ |
| | 4 | 녹/백 | A- | 4 | 녹/백 | A- | 4 | 녹/백 | A- | 4 | 녹/백 | A- | 4 | 녹/백 | A- |
| | 5 | 적/백 | B- | 5 | 적/백 | B- | 5 | 적/백 | B- | 5 | 적/백 | B- | 5 | 적/백 | B- |
| | 6 | 황/백 | Z- | 6 | 황/백 | Z- | 6 | 황/백 | Z- | 6 | 황/백 | Z- | 6 | 황/백 | Z- |
| | 7 | 흑/백 | 5V | 7 | 흑/백 | 5V | 7 | 흑/백 | 5V | 7 | 흑/백 | 5V | 7 | 흑/백 | 5V |
| | 8 | 흑 | 0V | 8 | 흑 | 0V | 8 | 흑 | 0V | 8 | 흑 | 0V | 8 | 흑 | 0V |
| 9 | - | 실드 | 9 | - | 실드 | 9 | - | 실드 | 9 | - | 실드 | 9 | - | 실드 | |
| 자극센서 | B1 | 흑 | 5V | B1 | 흑 | 5V | B1 | 흑 | 5V | B1 | 흑 | 5V | B1 | 흑 | 5V |
| | B2 | 흑/백 | 0V | B2 | 흑/백 | 0V | B2 | 흑/백 | 0V | B2 | 흑/백 | 0V | B2 | 흑/백 | 0V |
| | B3 | - | - | B3 | - | - | B3 | - | - | B3 | - | - | B3 | - | - |
| | A1 | 녹 | CS3 | A1 | 녹 | CS3 | A1 | 녹 | CS3 | A1 | 녹 | CS3 | A1 | 녹 | CS3 |
| | A2 | 녹/백 | CS2 | A2 | 녹/백 | CS2 | A2 | 녹/백 | CS2 | A2 | 녹/백 | CS2 | A2 | 녹/백 | CS2 |
| | A3 | 적 | CS1 | A3 | 적 | CS1 | A3 | 적 | CS1 | A3 | 적 | CS1 | A3 | 적 | CS1 |

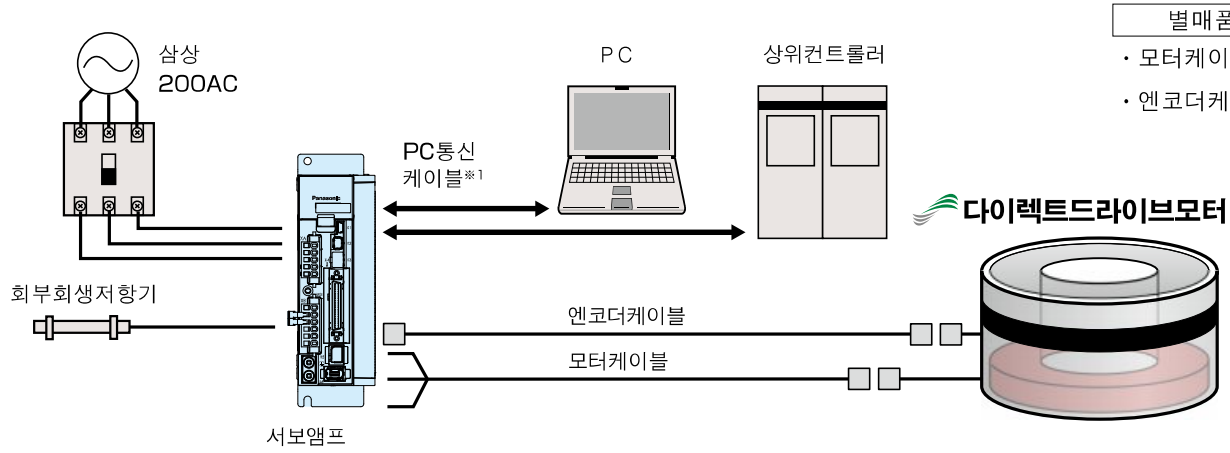
※컨넥터, 터미널품번은 Tyco Electronics품번이 됩니다.

ABS 앵슬루트 엔코더 타입 150φ



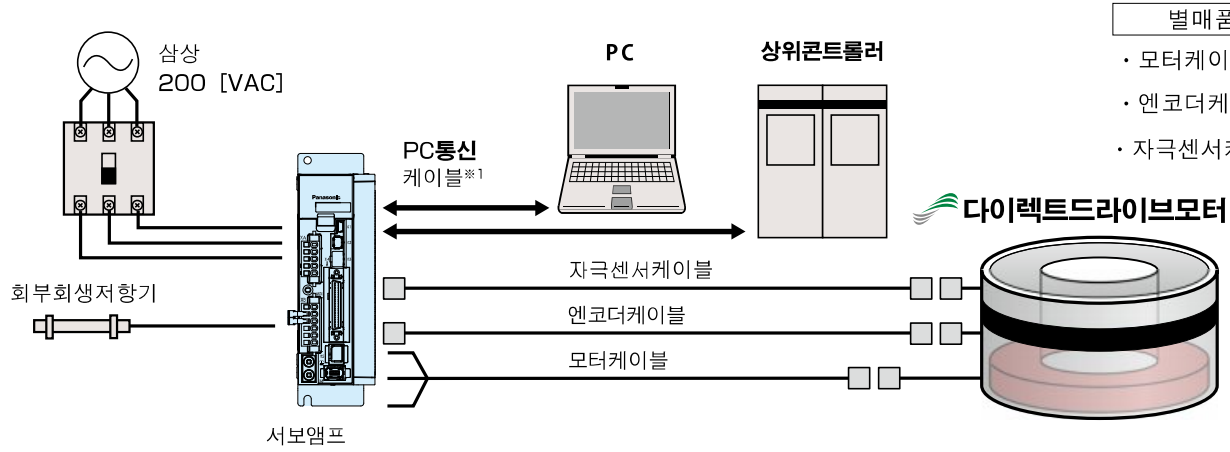
- 별매품 목록 ·
- 모터케이블 · 엔코더케이블

인크리멘탈 엔코더타입 150φ 225φ※2



- 별매품 목록
- 모터케이블
 - 엔코더케이블

인크리멘탈 엔코더타입 225φ※2 300φ 600φ



- 별매품 목록
- 모터케이블
 - 엔코더케이블
 - 자극센서케이블

※ 1. PC 통신 케이블 (USB mini-B 케이블)은 별도로 준비 할 필요가 있습니다.
 ※ 2. 225파이형 은 ZMD-10126E-002 만 자극 센서 부착



A6L

높은 신뢰성과 풍부한 경험의 서보 앰프와 결합하여 보다 쉽게
높은 정밀도에 DD 모터를 구동

| 품번 | | MBDLT25SM | MCDLT35SM | MDDLTL45SM | MDDLTL55SM | MEDLT83SM | MFDLTA3SM | MGDLTC3SM |
|-----------|------------|--|--|----------------------------------|----------------|-------------------------------|-------------------------------|-------------|
| 전원 | 주회로전원 | 삼상단상200 ~240V | | | | 삼상 200~240V | | |
| | 제어회로전원 | 단상 200~240V | | | | | | |
| 정격전류 | Arms | 2.4 | 4.1 | 5.2 | 9.3 | 12.5 | 18.1 | 40.5 |
| 최대전류 | Arms | 7.3 | 13.2 | 15.5 | 26.1 | 37.4 | 54.4 | 115.9 |
| 제어방식 | | IGBT PWM 방식 정현 파구동 | | | | | | |
| 엔코더 피드백 | | A/B 상원점 점신 호차동 입력 유형 | | | | | | |
| CS 신호 피드백 | | CS 신호 입력 (CS1, CS2, CS3) TTL 레벨 입력에 대응 | | | | | | |
| 통신기능 | USB | PC 등을 연결하여 파라미터의 설정, 상태 모니터 등이 가능 | | | | | | |
| | RS232 | 1:1 통신 | | | | | | |
| | RS484 | 1:n 통신 (최대 31축) | | | | | | |
| | Modbus-RTU | 상위 컨트롤러와의 1:1 연결이 가능 (RS232) / 상위 컨트롤러와의 1:n 접속이 가능 (RS485) | | | | | | |
| 제어모터 | | ① 위치 제어 ② 속도 제어 ③ 토크 제어 | | | | | | |
| 모터형명 | | ZMD-10026E-002 ZMD-20026E-007 ZMD-10033E-004 ZMD-10073E-002 ZMD-10033E-007 ZMD-10073E-006 | ZMD-10103E-002 ZMD-10103E-005 ZMD-20046E-001 | ZMD-10126E-002 ZMD-10258E-001 | ZMD-10408E-001 | ZM-20A1-004 ZMD-40609E-001 | ZM-25A1-003 ZMD-41009E-001 | ZM-17A1-004 |



A6BL (EtherCAT 지원 네트워크 앰프)

높은 신뢰성과 풍부한 경험의 서보 앰프와 결합하여 보다 쉽게
높은 정밀도에 DD 모터를 구동

| 품번 | | MBDLN25BL | MCDLN35BL | MDDLNL45BL | MDDLTL55BL | MEDLN83BL | MFDLNA3BL |
|-----------|------------|--|----------------------------------|----------------------------------|----------------|-------------------------------|-------------------------------------|
| 전원 | 주회로 전원 | 삼상/단상 200 ~240V | | | | 삼상 200~240V | |
| | 제어회로전원 | 단상 200~240V | | | | | |
| 정격전류 | Arms | 2.4 | 4.1 | 5.2 | 9.3 | 12.5 | 18.1 |
| 최대전류 | Arms | 7.3 | 13.2 | 15.5 | 26.1 | 37.4 | 54.4 |
| 제어 방식 | | IGBT PWM 방식 정현파 구동 | | | | | |
| 엔코더 피드백 | | A / B 상 원점 신호 차동 입력 타입 | | | | | |
| CS 신호 피드백 | | CS 신호 입력 (CS1, CS2, CS3) TTL 레벨 입력에 대응 | | | | | |
| 통신기능 | EtherCAT※1 | 실시간 동작 지령의 전송 파라미터 설정, 상태 모니터 등이 가능 | | | | | |
| | USB | PC 등을 연결하여 파라미터의 설정, 상태 모니터 등이 가능 | | | | | |
| 제어모드 | | ① 위치 제어 ② 속도 제어 ③ 토크 제어 제어 모드는 EtherCAT 통신 명령으로 전환 | | | | | |
| 모터형번 | | ZMD-10026E-002 ZMD-20026E-007 ZMD-10033E-004 ZMD-10073E-002 | ZMD-10103E-002 ZMD-20046E-001 | ZMD-10126E-002 ZMD-10258E-001 | ZMD-10408E-001 | ZM-20A1-004 ZMD-40609E-001 | ZM-25A1-003 ZMD-41009E-001 ※2 |

※ 1 EtherCAT 통신의 경우, 파나소닉 주식회사 서보 앰프의 ESI 파일을 상위 컨트롤러 측에서 캡처 인식 할 필요가 있으므로 별도 상담 바랍니다.

※ 2 ZM-17A1-004 관해서는 별도 상담 바랍니다

서보앰프 / 제품보증



MR-J4 (SSCNET III/H TYPE)

높은 신뢰성이 검증되고 익숙하게 사용해온 미쓰비시전기 제품의 드라이버로 새로운 톨을 익히지 않고 **익숙하게** DD 모터를 사용할수 있습니다.

| 모델 | MR-J4-20B-RJ001 | MR-J4-20B-RJ001 | MR-J4-40B-RJ001 | MR-J4-70B-RJ001 | MR-J4-100/200B-RJ001 |
|---------|-----------------|---|-----------------|-----------------|--|
| 전원 | 주회로전원 | 3상/단상 200~240V | | | 3상 200V |
| | | | | | |
| 정격전류 | A | 1.5 | 1.5 | 2.8 | |
| 최대전류 | A | | | | |
| 제어방식 | | 정현파 PWM제어· 전류제어 방식 | | | |
| 엔코더 피드백 | | A/B상.원점신호 차동입력 | | | |
| 통신기능 | USB | PC와의 접속 (MR-CONFIGURATOR2 대응) | | | |
| | SSCNETⅢ/H | 광네트워크(SSCNETⅢ/H)로 Q172/3DSCPU Q170MSCPU, QD77MS2/4/16, RD77MS2/4/8/16, FX5-40SSC-S 를 연결할수 있습니다. | | | |
| 운전모드 | | 매개변수에 의해 6모드 전환 ①위치제어 ②속도제어 ③토크제어 ④위치/속도제어 ⑤위치/토크제어 ⑥속도/토크 | | | |
| 적용모터 | | ZMD-20026E-006 | ZMD-20033E-001 | ZMD-20073E-001 | ZMD-10126E-001 ZMD-10258E-001 ZMD-10408E-001 |

1. 보증 기간

본 제품의 보증 기간은 귀사의 지정 장소에 납품 후 1 년간으로하겠습니다.

2. 보증 범위

상기 보증 기간 내 당사 측의 책임에 의한 고장을 생겼을 경우, 그 제품의 수리를 무 상각으로 속도와 방법]도시켜 정상 속합니다. 다만, 다음의 항목에 해당하는 경우에는이 보증의 대상 범위

- ① 당사 또는 당사 승인 업체 이외에서 개조, 수리, 부품 교환 등을 한 경우.
- ② 권장 서보 앰프 이외의 조합으로 사용 된 경우.
- ③ 제품 사양에 기재되어있는 조건 · 주위 환경의 범위를 벗어나 사용 된 경우.
- ④ 취급 부주의 등의 잘못된 관리 된 경우.
- ⑤ 화재, 지진, 수해, 낙뢰, 기타 천재 지변, 공해, 염해, 가스 해, 이상 전압 등의 외부 요인에 의한 경우.

또한 여기서 말하는 보증은 납입 제품에 대한 보증을 의미하는 것으로, 납입 품의 고장에 의해 유발되는 손해는 제외하겠습니다.

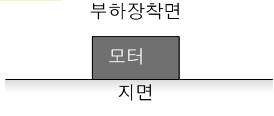
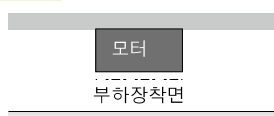
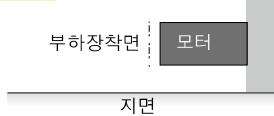
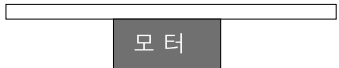


부착 · 설치 · 서비스의 범위에 대해

1. 모터를 설치할 때 강성이 높은 곳에 고정 설치하십시오.
2. 제품 포장 풀기 후 리드선을 당긴 상태에서 제품을 취급하지 마주세요.
3. 설비 반송시에는 모터와 부하 테이블을 고정하여 반송해 주세요.
4. 납입품의 가격에는 기술자 파견 등의 서비스 비용은 포함하고 있지 않습니다

기술 파견에 의한 시운전 및 유지 보수 조정은 보증 기간에 관계없이 유상으로 대응하겠습니다.

5. 모터는 방적, 방수 (기름) 구조 않기 때문에, 설치 환경에주의하시기 바랍니다.

모터 Selection 조회 사항

| | | | |
|---|--|--|--|
| 부하관성모멘트 | (kgm ²) ※모터연결부품포함 | | |
| 부하토크 | 무 | 유 | (N · m) ※설비메카로스포함 |
| 외력 | 무 | 유 | (N) 방향 |
| 모멘트하중 | 무 | 유 | (N) 중심에서 거리 R (mm) |
| 레이얼하중 | 무 | 유 | (N) |
| 엑시얼하중 | 무 | 유 | (N) |
| 모터설치 자세 | 수직설치  | 역방향  | 수평설치  |
| 부하 - 모터연결 | 직결  | 샤프트직결  | 기타  |
| 환경 조건 | 사용환경 | | |
| | 사용온도 | | |
| 부하기구 개략도(위치, 치수, 무게, 재질등 상세하게 기재 부탁드립니다) | | | |

운전패턴

| | | | | | |
|-------|--------------|-----|-------|-----------|----------------------|
| 속도 제어 | 1 사이클 시간 (T) | [s] | 속도 제어 | 정지시간 (t2) | [s] |
| | 이동시간 (t1) | [s] | | 이동량 (각도) | [°] |
| | 가속시간 (t1a) | [s] | | 회전속도 | [min ⁻¹] |
| | 이송시간 (t1c) | [s] | | 가동시간 | (hr/日) |
| | 감속시간 (t1b) | [s] | | | |

정도조건

| | |
|----------|-----|
| 반복위치정도 ± | (°) |
|----------|-----|

공장

모터전문공장

토바공장



〒517-0011 三重県鳥羽市鳥羽1-19-1
TEL 0599-25-3231
FAX 0599-25-5162

【생산품】 모션 시스템 (DD 모터, 회합을 雜用 고속 모터, HD 리니어 모터 전용 용도 소형 모터 활성 매스 덤퍼)

이세제작소



〒516-8550 三重県伊勢市竹ヶ鼻町100
TEL 059636-1111 FAX 0596-36-0577
【주요생산품】 항공 우주 장비, 산업 차량, 공항 용 지상 지원 차량, 전자기 클러치 / 브레이크 모션 시스템 (차량 제어 장치), 컬러 프린터

도요 제작소



〒441-3195 愛知県豊橋市三弥町字元屋敷150
TEL 0532-41-2121 FAX 0532-41-2179
【주요 생산품】 산업 인프라 시스템, 사회 인프라 시스템, 반도체 클린 반송 장비, 자동차 시험 장비, 진동 컨베이어 부품 공급 장치, 전자 장치 제어용 컴퓨터

영업소



해외영업소 · 제조거점



신포니아테크놀로지(주)는 "ECOing (에코인구) TM 에코로 가자! 에코로 전환!" 환경 문으로 내걸고 온난화 방지와 친환경 순환형 사회의 창출을 목표로 환경 중시의 기술 만들기 "를 추진하고 있습니다 .



MOTION-K

모션케이



대표 김남형

경기도 안산시 단원구 산단로 19번길 180.
101동 2층 4호
T E L : 070-8292-5130
F A X : 031-935-0997
Mobile : 010-4723-5130
E -mail : motion-k@motion-k.com

코드

N76-520

1912CVP

●사용 전에 반드시 각 기기의 사용 설명서를 읽어 보시기 바랍니다.
●본 카탈로그의 내용은 제품 개선을 위해 예고없이 변경할 수 있습니다.
* 홈페이지주소 <http://www.sinfot-jp/servo/>