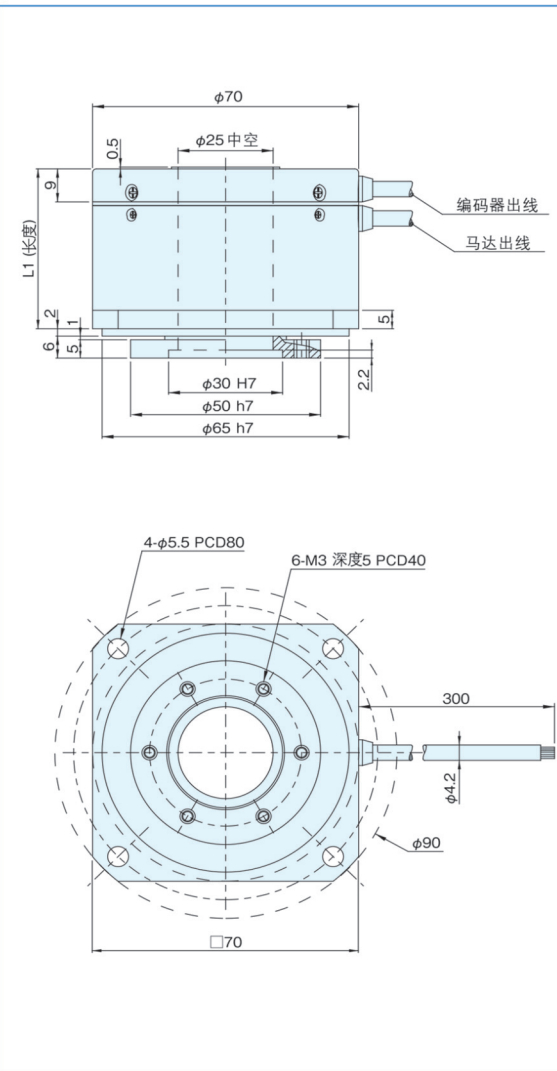
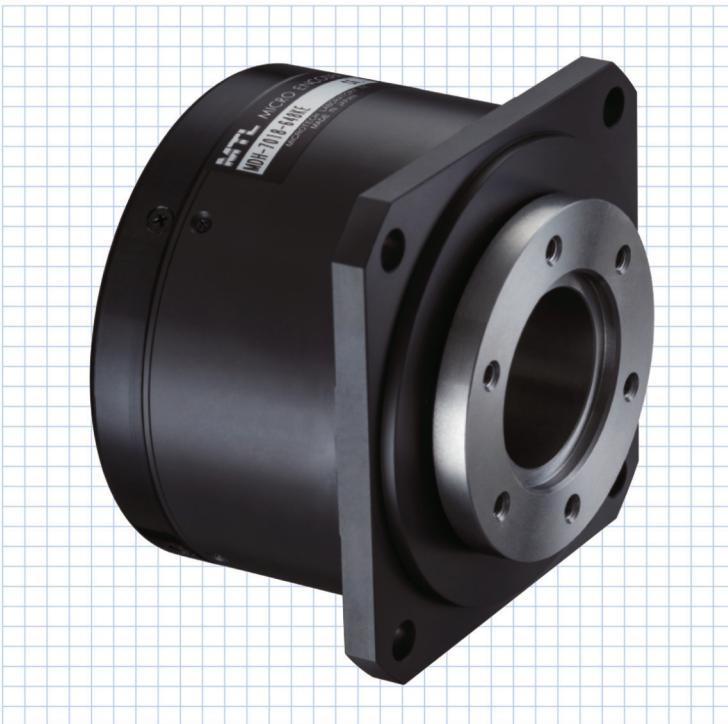


MDH-70系列 (特性例)

MDH-70

[图片为实际马达大小]

外形尺寸图



标准格式

MDH-70 Δ -648KE (增量式)
MDH-70 Δ -21B (绝对式)
 Δ : 长度 06, 12, 18

型式	L1寸法
MDH-7006	31.5
MDH-7012	37.5
MDH-7018	43.5

MDH-70 (标准型号参数)

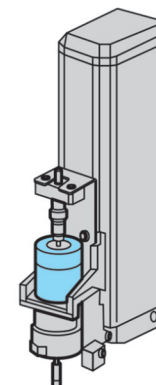
	单位	MDH-7006	MDH-7012	MDH-7018
供给电源 (驱动器输入)	DCV		24/48	
最高回转速度	rpm		200	
额定回转速度	rpm		200	
瞬间最大扭矩	Nm	1.0	2.2	3.1
连续静止扭矩	Nm	0.36	0.66	1.0
连续额定扭矩	Nm	0.36	0.66	1.0
瞬间最大输出	W	30	60	90
瞬间最大power rate	kW/s	24	83	147
瞬间最大电流	Arms	13	16	19
连续额定电流 (*1)	Arms	2.8	3.0	3.5
逆起电力定数	V/krpm	13	23	31
扭矩定数(at25°C)	Nm/Arms	0.13	0.22	0.30
电阻(at25°C)	Ω	2.1	1.9	1.8
自感系数	mH	2.6	3.1	3.3
转子磁极数	P		20	
编码器最高分辨率	P/R	增量式: 2,592,000(4倍频后)/(绝对式): 2,097,152(21bit)		
惯性momentJ	kg·cm ²	0.65	0.82	0.99
径向容许负载Fr	N		500	
轴向容许负载Fa	N		250	
负载基准点距离	mm	27	33	38.9
质量	kg	0.53	0.65	0.77
推荐驱动器型号		G-MOLWHI5/100EEF		
驱动外形尺寸		长73.4mm*宽46.5mm*高36mm		

【注意】(*1) 连续额定电流是在周边温度40°C, 装配标准散热部件所测值。
※需要更高回转速度或其它分辨率, 请联系微纳科技。

专用驱动器系列

採用事例

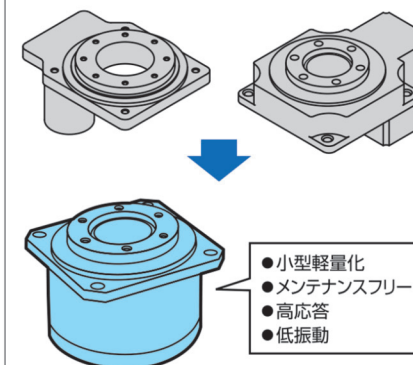
タクトタイム向上を狙っているが、従来のサーボモータでは大きい...



θ 軸駆動

μ DDモータをエンドエフェクタの θ 軸駆動に使用することで、小型軽量化が可能です。中空軸にエアチューブを通してのワークの吸い上げや、ギヤレスによる高精度位置決め化にも貢献できます。

中空軸シャフトが必須だが、精度を考えると機械要素を増やしたくない...

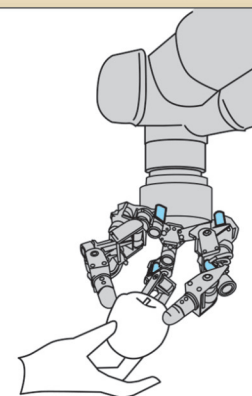


ロータリーアクチュエータの代わりに

μ DDモータを使用することで、モータのみで中空軸構成が可能です。

- 小型軽量化
- メンテナンスフリー
- 高応答
- 低振動

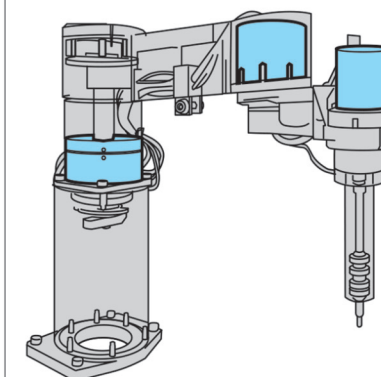
多種類ワークをピックアップできるロボットハンドを作りたい...



センサレストルク制御

小型・高バックドライバビリティを活かしたロボットハンドの実現が可能です。高応答なトルク制御ができます。

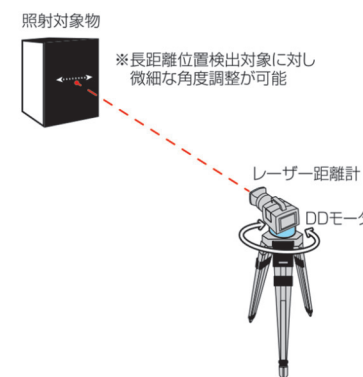
生産設備用の省人化・自動化ロボットを開発したい...



スカラ開発

μ DDモータを使用することによって、だれでも簡単に使って、本質的に安全な小型スカラの開発が可能です。ダイレクトティーチング、外力検知、静音動作など、協働ロボットに求められる要素がモータのみで構成できます。

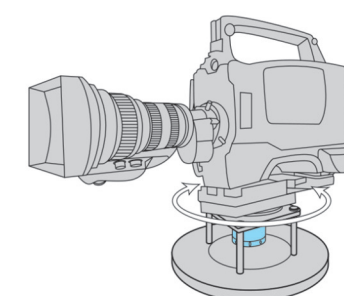
長距離にある対象物を精度よく追従したい...



高精度ジンバル開発

μ DDモータに内蔵された高分解能ロータリエンコーダにより、ダイレクトかつ高精度な位置決めが可能になります。例えば16m先の対象物を100パルス送り(4mm刻み)で追従した実績があり、長距離レーザーや高精度位置決めジンバルの開発に役立ちます。

ワークの大きさに合わせて大型のモータを選定したが、もっと装置を小型化したい...



高イナーシャ比駆動

μ DDモータは高性能磁石と高密度巻線技術により高いトルク密度を実現しました。また、アンギュラベアリングを採用することで、高負荷荷重にも耐えることができワークをダイレクトに取り付けることが可能です。

カスタム例

- エンコーダ分解能変更
- 中空軸内タップ加工
- 出力軸構造変更 (ピニオンギヤ化・位置決めピン追加・ローレット加工・アルミアルマイト化 etc.)
- 中空軸拡大
- ケーブル長・コネクタ変更
- モータケースフランジレス構造
- 低発塵対応