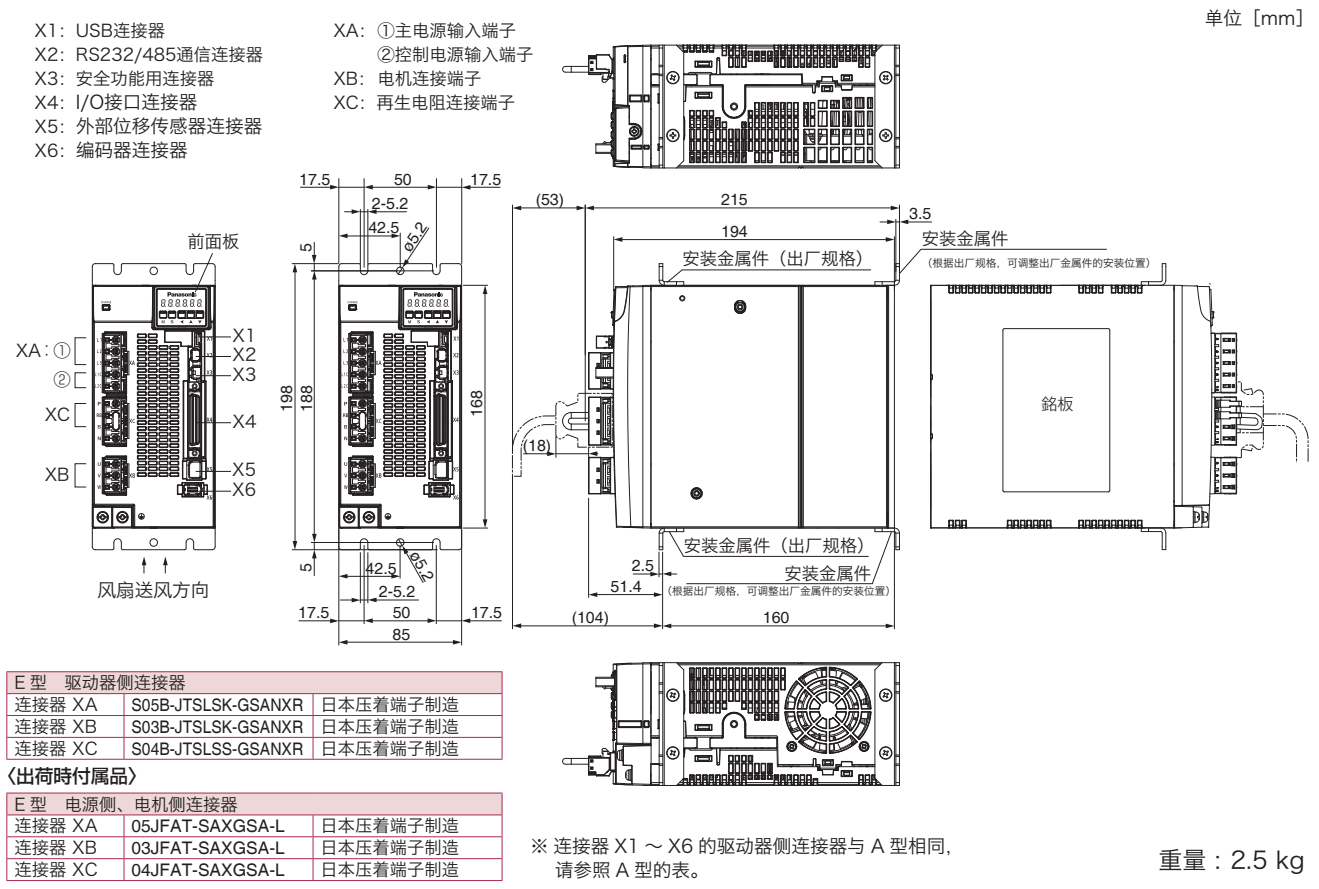
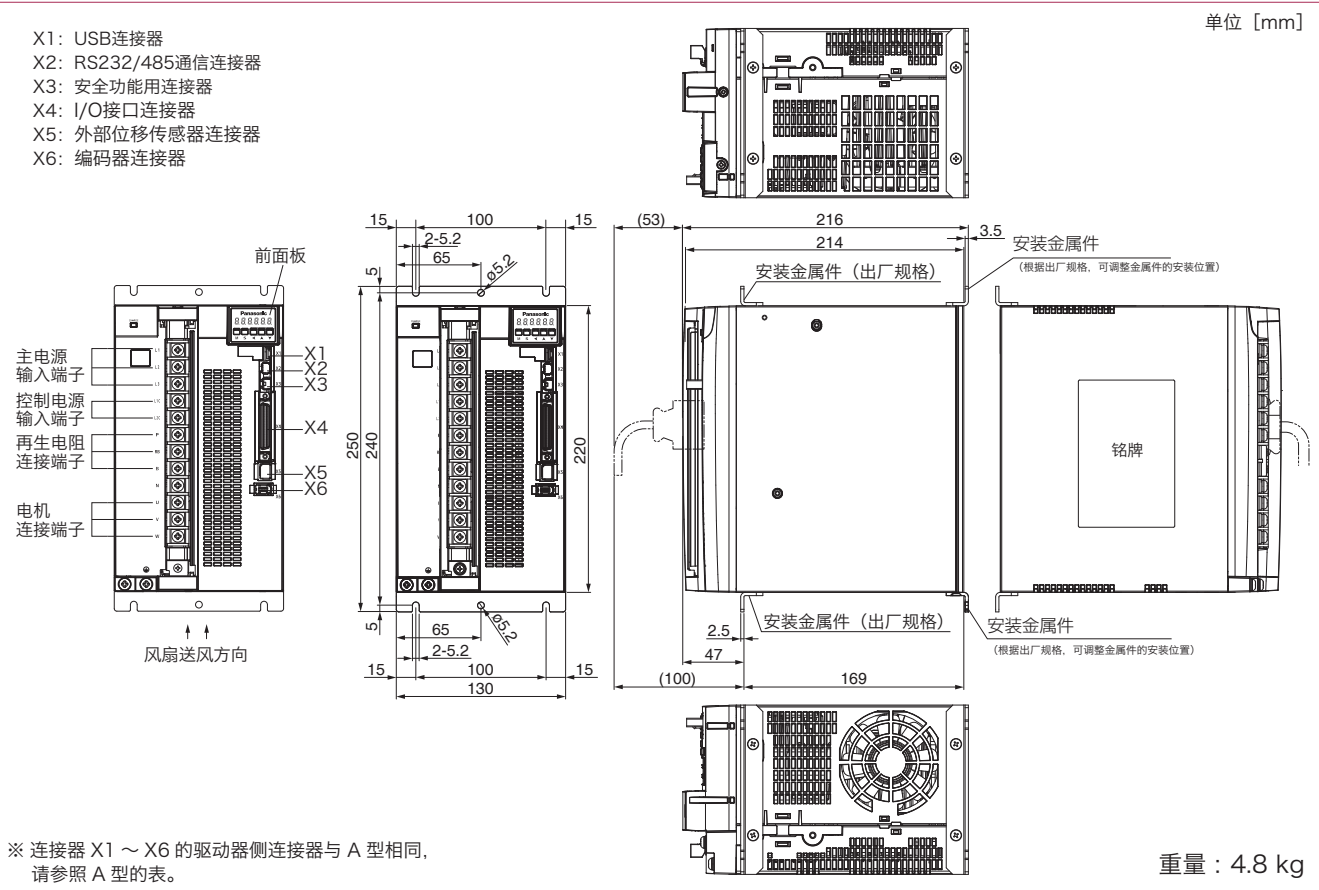


※ 以下登载的是 A6 多功能系列，通用系列的外形尺寸图与之相同。
具体外观请参照 P.19, P.20。

E 型 (200 V)



F 型 (200 V)



特长 / 阵容

特 长

- 产品阵容的保护等级 IP67 型: 50 W ~ 5.0 kW
- 最高转速 6500 r/min (MHMF 50 W ~ 400 W)
- 低惯量: MSMF ~ 高惯量: MHMF
- 齿槽转矩: 额定转矩比为 0.5 % (代表值)
- 23 bit 绝对式编码器 (分辨率: 8388608 脉冲)

电机阵容



目录

MSMF
50 W ~ 5.0 kW P.49 ~

MQMF
100 W ~ 400 W P.65 ~

MHMF
50 W ~ 5.0 kW P.71 ~

MDMF
1.0 kW ~ 5.0 kW P.87 ~

MGMF
0.85 kW ~ 4.4 kW P.93 ~

外形尺寸图
MSMF (50 W ~ 1000 W)
连接器型 P.98 ~

MSMF (1.0 kW ~ 5.0 kW)
小型连接器 P.100 ~

MQMF (100 W ~ 400 W)
导线型
带保护唇/有油封
..... P.101

MQMF (100 W ~ 400 W)
连接器型 P.102 ~

MHMF (750 W, 1000 W)
导线型
有油封 P.104

MHMF (50 W ~ 1000 W)
导线型
带保护唇/有油封
..... P.105 ~

MHMF (50 W ~ 1000 W)
连接器型 P.107 ~

MHMF (1.0 kW ~ 5.0 kW)
小型连接器 P.110

MDMF (1.0 kW ~ 5.0 kW)
小型连接器 P.111

MGMF (0.85 kW ~ 4.4 kW)
小型连接器 P.112

电机规格补充
环境条件 P.113
规格备注相关 P.113
输出轴的容许载重 P.114
电机内置保持制动器 P.115

规格			
AC100 V 用			
电机型号 *1	IP65		MSMF5AZL1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT01SF
		通用通信型 *2	MADLN01SG
		通用型 *2	MADLN01SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.4
额定输出		(W)	50
额定转矩		(N·m)	0.16
堵转转矩		(N·m)	0.16
瞬时最大转矩		(N·m)	0.48
额定电流		(A (rms))	1.1
瞬时最大电流		(A (o-p))	4.7
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)	
	DVOP4280	无限制 注2)	
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.026	
	有制动器	0.029	
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

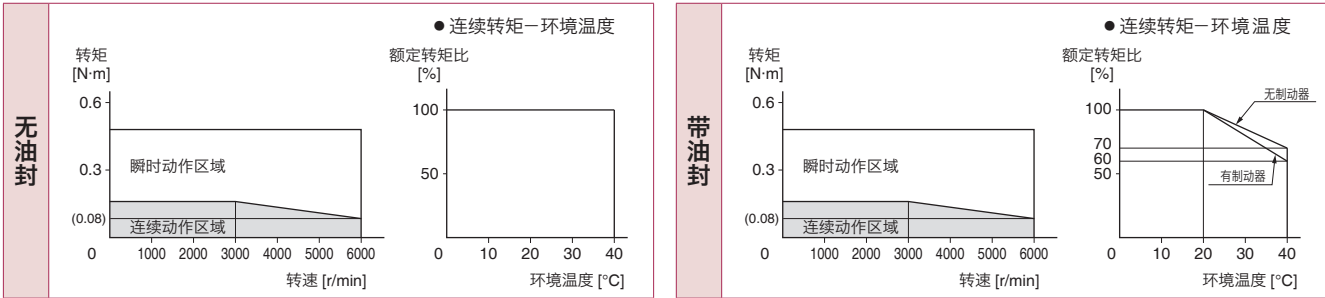
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.294 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88.0
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

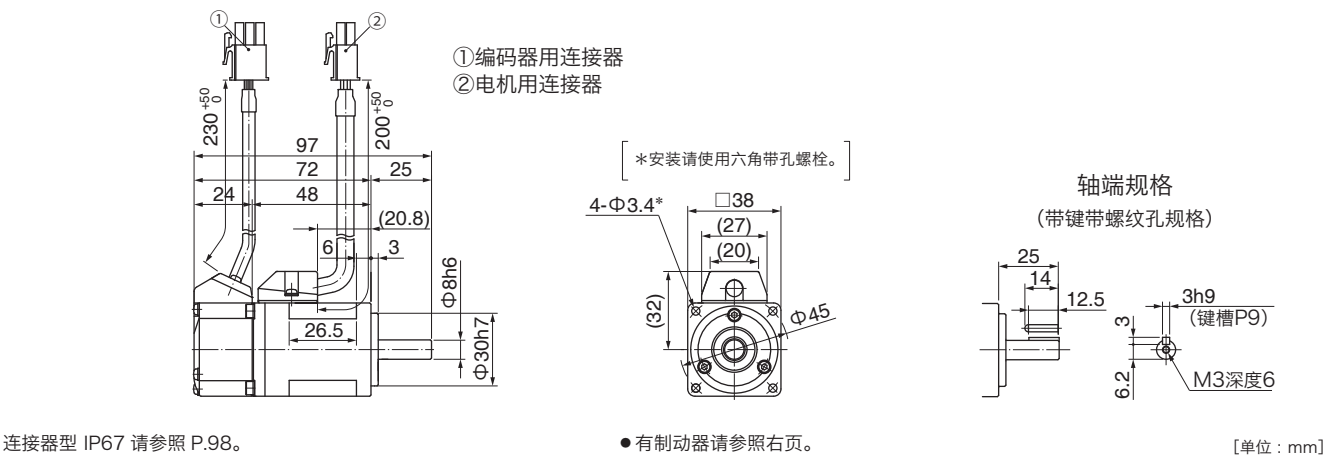
转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<无制动器>

重量 : 0.32 kg



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格			
AC200 V 用			
电机型号 *1	IP65		MSMF5AZL1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT05SF
		通用通信型 *2	MADLN05SG
		通用型 *2	MADLN05SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	50
额定转矩		(N·m)	0.16
堵转转矩		(N·m)	0.16
瞬时最大转矩		(N·m)	0.48
额定电流		(A (rms))	1.1
瞬时最大电流		(A (o-p))	4.7
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)	
	DVOP4281	无限制 注2)	
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.026	
	有制动器	0.029	
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

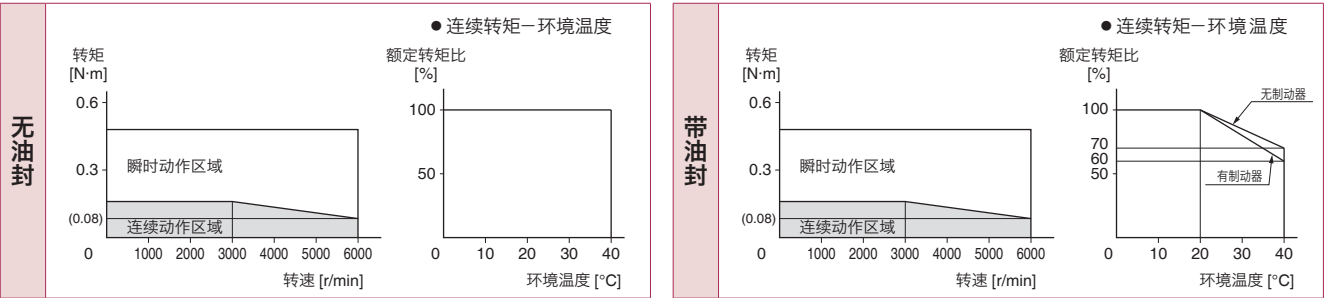
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.294 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88.0
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

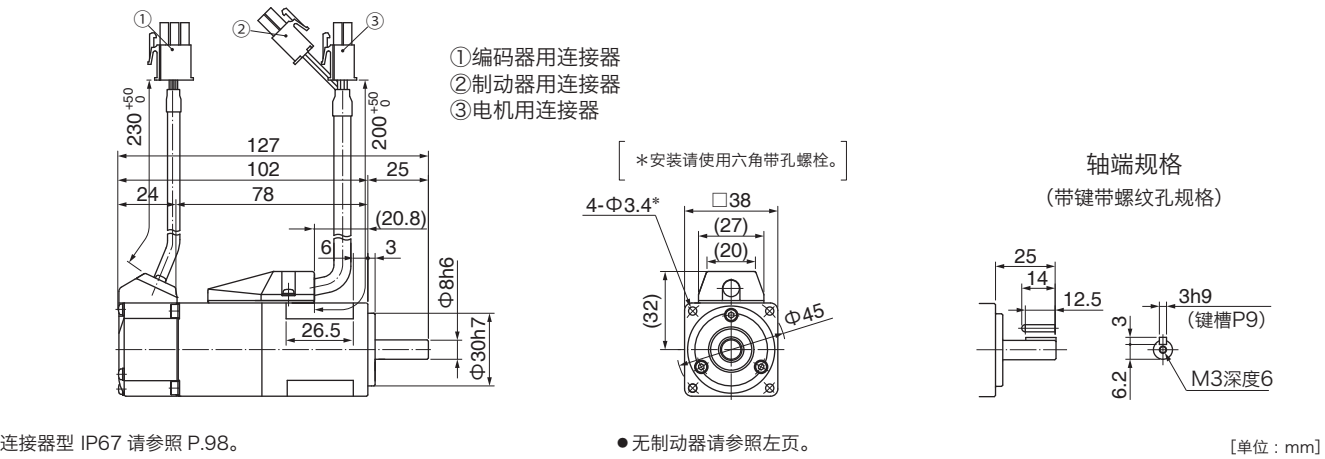
转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>

重量 : 0.53 kg



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC100 V 用		
电机型号 *1	IP65MSMF011L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量		(kVA)
额定输出		(W)
额定转矩		(N·m)
堵转转矩		(N·m)
瞬时最大转矩		(N·m)
额定电流		(A(rms))
瞬时最大电流		(A(o-p))
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4280	无限制 注2)
额定转速		(r/min)
最高转速		(r/min)
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.048
	有制动器	0.051
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

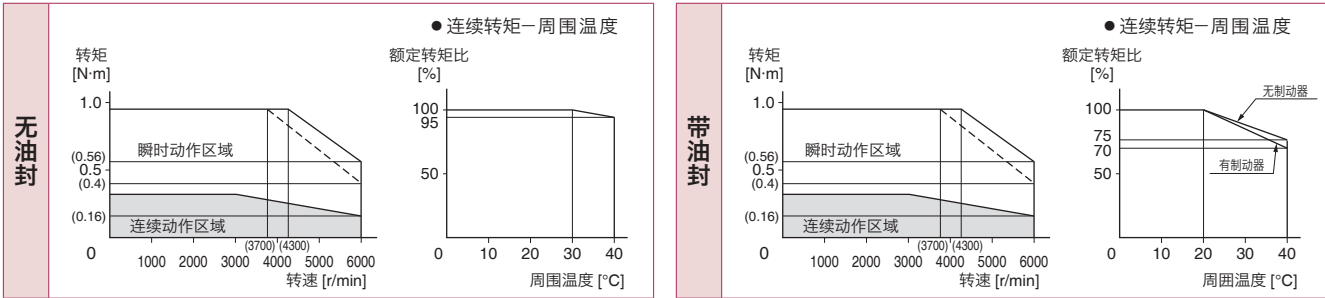
静摩擦转矩 (N·m)	0.294 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88.0
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

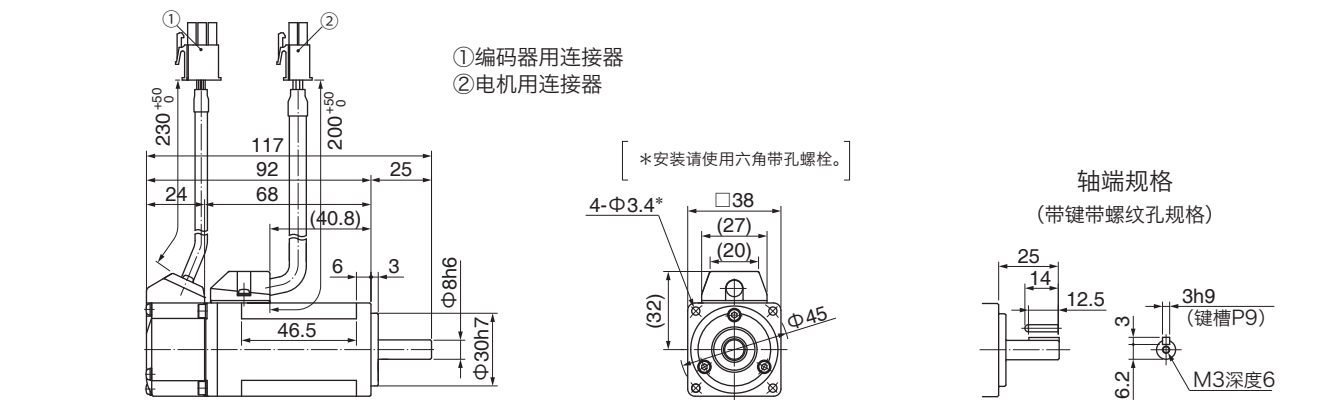
转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10% 时))



外形尺寸图

<无制动器>

重量 : 0.47 kg



连接器型 IP67 请参照 P.98。

●有制动器请参照右页。

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

[单位 : mm]

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65MSMF012L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量		(kVA)
额定输出		(W)
额定转矩		(N·m)
堵转转矩		(N·m)
瞬时最大转矩		(N·m)
额定电流		(A(rms))
瞬时最大电流		(A(o-p))
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4281	无限制 注2)
额定转速		(r/min)
最高转速		(r/min)
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.048
	有制动器	0.051
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

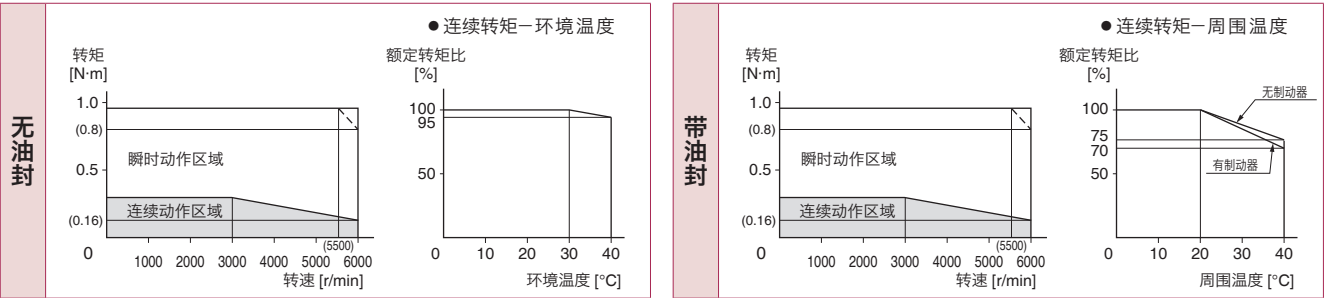
静摩擦转矩 (N·m)	0.294 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88.0
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

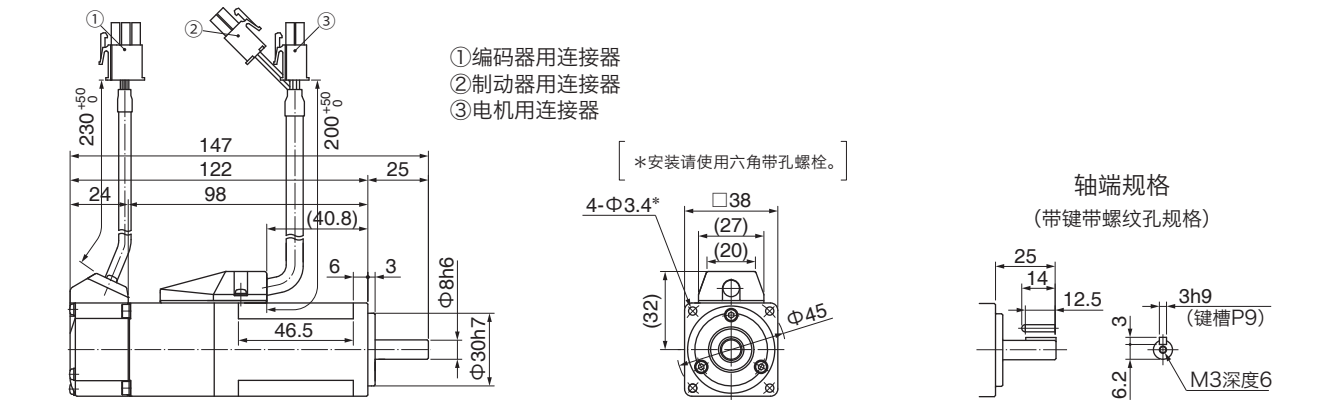
转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>

重量 : 0.68 kg



连接器型 IP67 请参照 P.98。

●无制动器请参照左页。

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

[单位 : mm]

规格			
AC100 V 用			
电机型号 *1	IP65		MSMF021L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MBDLT21SF
		通用通信型 *2	MBDLN21SG
		通用型 *2	MBDLN21SE
	外形标识		B 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	200
额定转矩		(N·m)	0.64
堵转转矩		(N·m)	0.64
瞬时最大转矩		(N·m)	1.91
额定电流		(A (rms))	2.5
瞬时最大电流		(A (o-p))	10.6
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4283		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.14
	有制动器		0.17
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

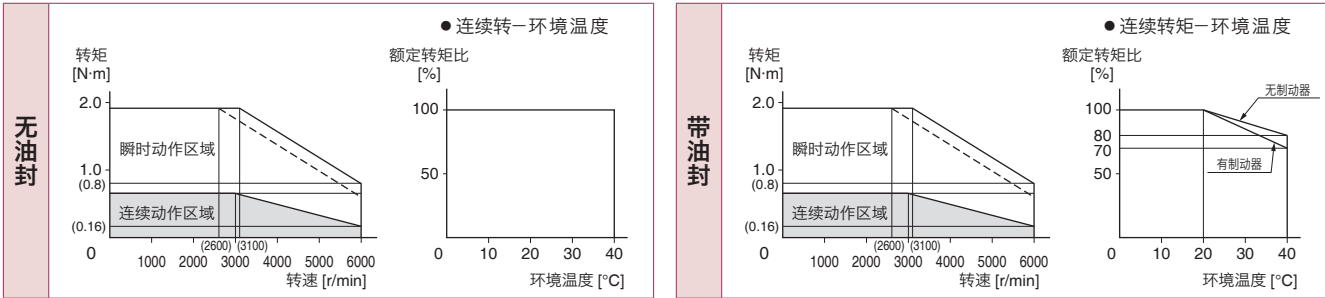
静摩擦转矩 (N·m)	1.27 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98.0

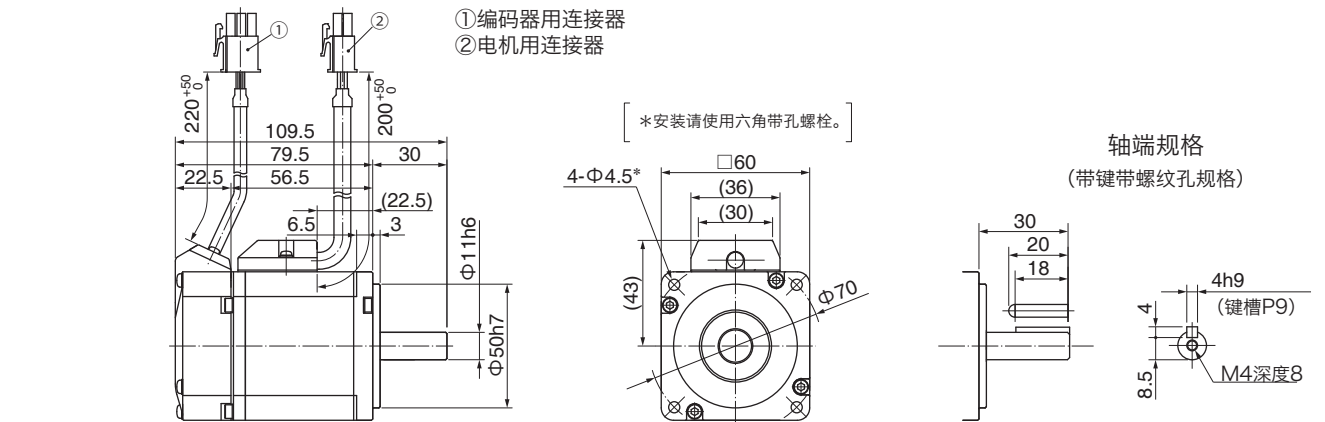
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10% 时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 0.82 kg



连接器型 IP67 请参照 P.98。●有制动器请参照右页。
※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格			
AC200 V 用			
电机型号 *1	IP65		MSMF022L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT15SF
		通用通信型 *2	MADLN15SG
		通用型 *2	MADLN15SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	200
额定转矩		(N·m)	0.64
堵转转矩		(N·m)	0.64
瞬时最大转矩		(N·m)	1.91
额定电流		(A (rms))	1.5
瞬时最大电流		(A (o-p))	6.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4283		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.14
	有制动器		0.17
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

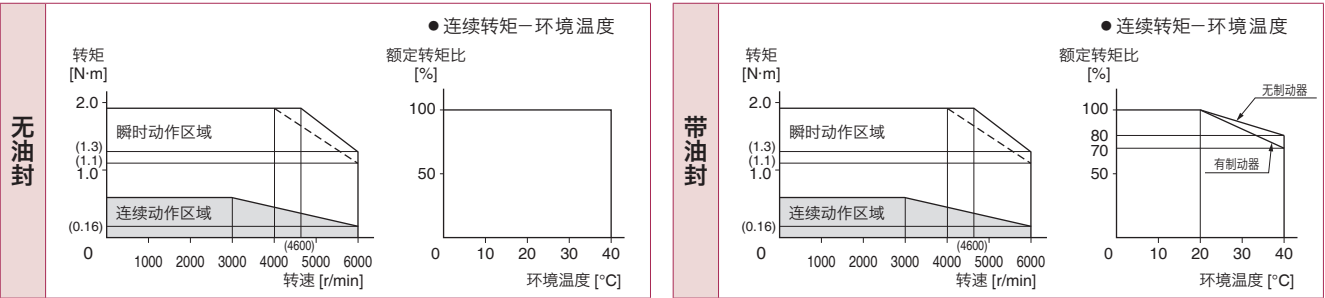
静摩擦转矩 (N·m)	1.27 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98.0

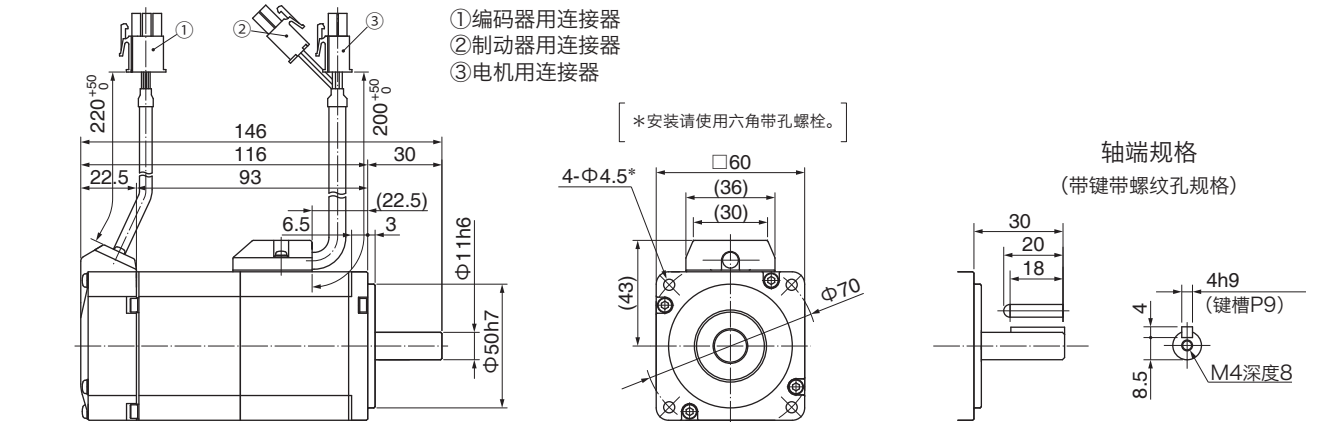
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>重量 : 1.3 kg



连接器型 IP67 请参照 P.98。●无制动器请参照左页。
※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC100 V 用		
电机型号 *1	IP65MSMF041L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量	(kVA)	0.9
额定输出	(W)	400
额定转矩	(N·m)	1.27
堵转转矩	(N·m)	1.27
瞬时最大转矩	(N·m)	3.82
额定电流	(A (rms))	4.6
瞬时最大电流	(A (o-p))	19.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4282	无限制 注2)
额定转速	(r/min)	3000
最高转速	(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.27
	有制动器	0.30
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

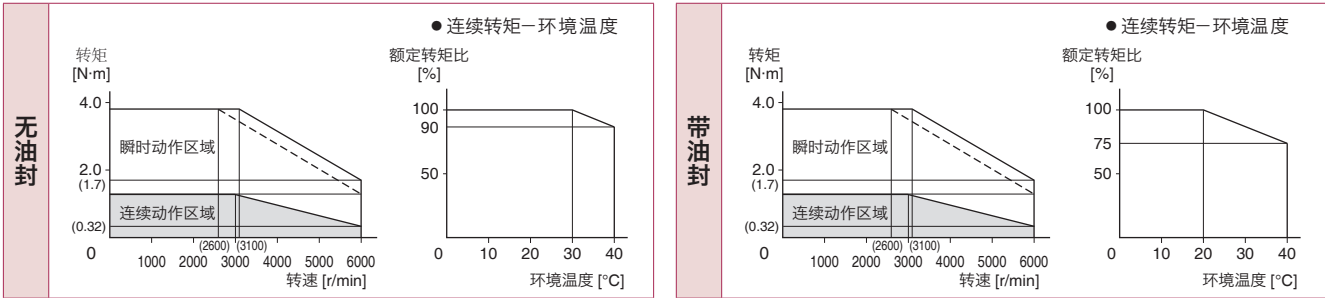
静摩擦转矩 (N·m)	1.27 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98.0

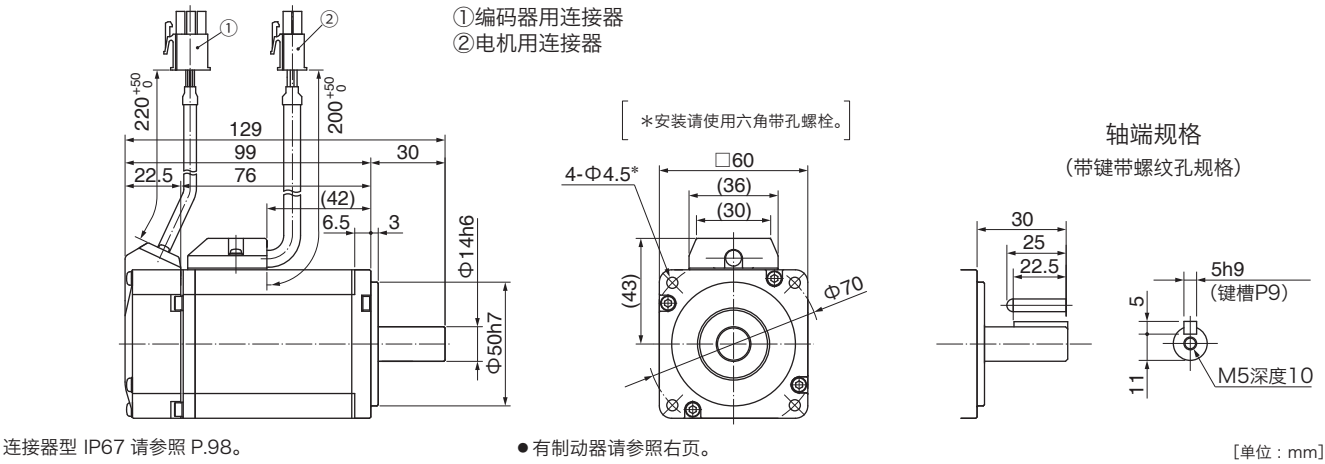
- 注1)～注4)相关请参考P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参考 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10%))



外形尺寸图

<无制动器>重量：1.2 kg



※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65MSMF042L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量	(kVA)	0.9
额定输出	(W)	400
额定转矩	(N·m)	1.27
堵转转矩	(N·m)	1.27
瞬时最大转矩	(N·m)	3.82
额定电流	(A (rms))	2.4
瞬時最大電流	(A (o-p))	10.2
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速	(r/min)	3000
最高转速	(r/min)	6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.27
	有制动器	0.30
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

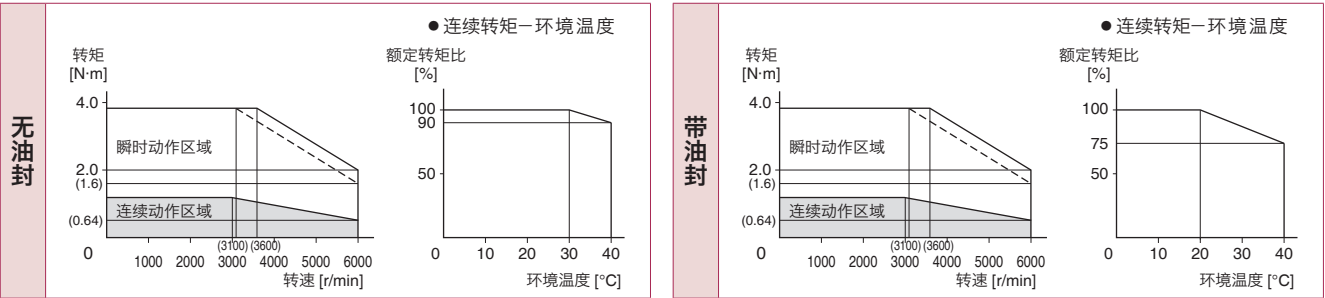
静摩擦转矩 (N·m)	1.27 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98.0

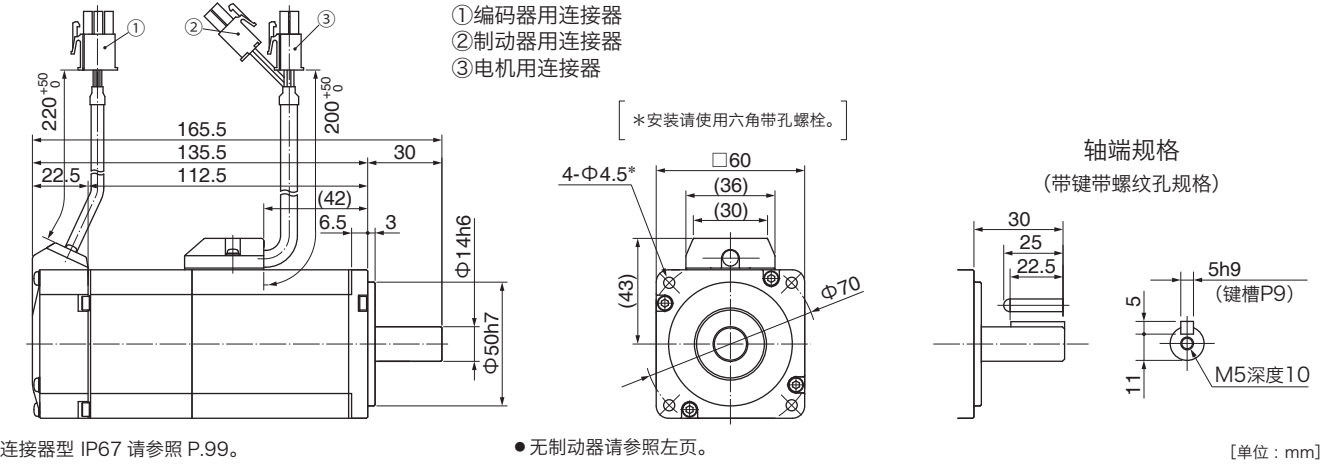
- 注1)～注4)相关请参考P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参考 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>重量：1.7 kg



※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP65		MSMF082L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MCDLT35SF
		通用通信型 *2	MCDLN35SG
		通用型 *2	MCDLN35SE
	外形标识		C 型
电源设备容量		(kVA)	1.3
额定输出		(W)	750
额定转矩		(N·m)	2.39
堵转转矩		(N·m)	2.39
瞬时最大转矩		(N·m)	7.16
额定电流		(A(rms))	4.1
瞬时最大电流		(A(o-p))	17.4
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4283		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (×10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.96
	有制动器		1.06
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	2.45 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.42
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±1.2

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A 方向 (N)	294
	轴向载重 B 方向 (N)	392
运转时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A, B 方向 (N)	147

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP65		MSMF092L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MDDLT45SF
		通用通信型 *2	MDDLN45SG
		通用型 *2	MDDLN45SE
	外形标识		D 型
电源设备容量		(kVA)	1.8
额定输出		(W)	1000
额定转矩		(N·m)	3.18
堵转转矩		(N·m)	3.18
瞬时最大转矩		(N·m)	9.55
额定电流		(A(rms))	5.7
瞬时最大电流		(A(o-p))	24.2
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4284		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6000
转子惯量 (×10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		1.26
	有制动器		1.36
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

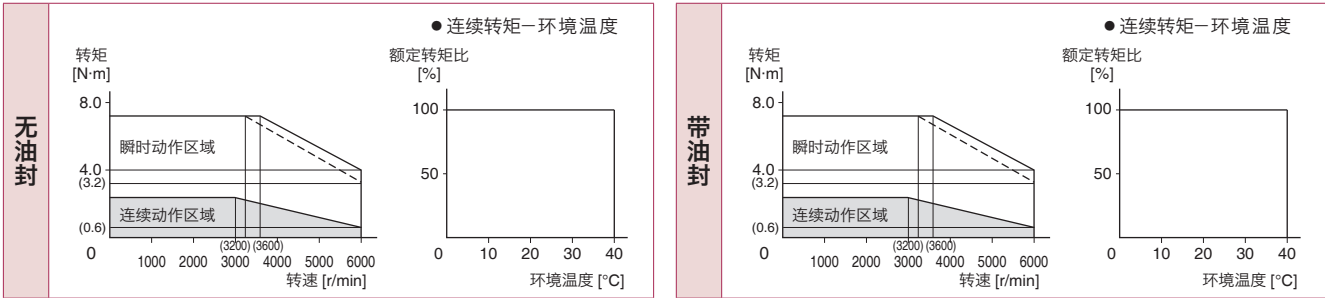
静摩擦转矩 (N·m)	3.80 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.42
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

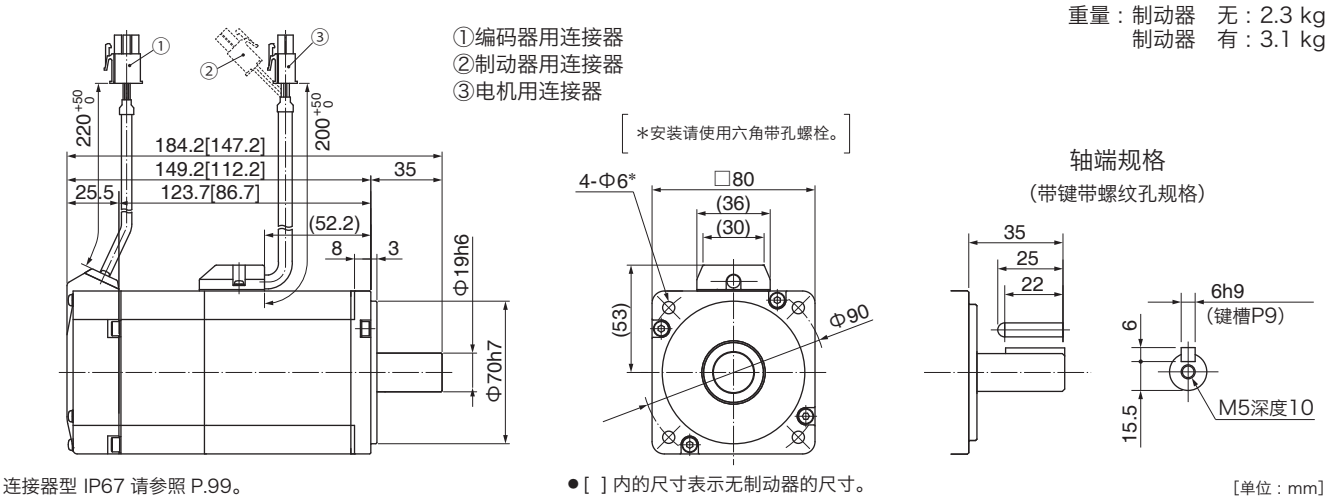
组装时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A 方向 (N)	294
	轴向载重 B 方向 (N)	392
运转时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A, B 方向 (N)	147

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))

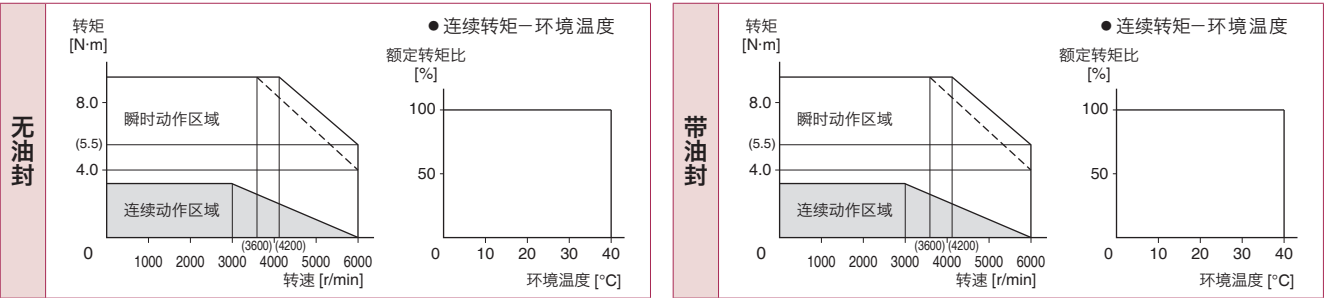


外形尺寸图

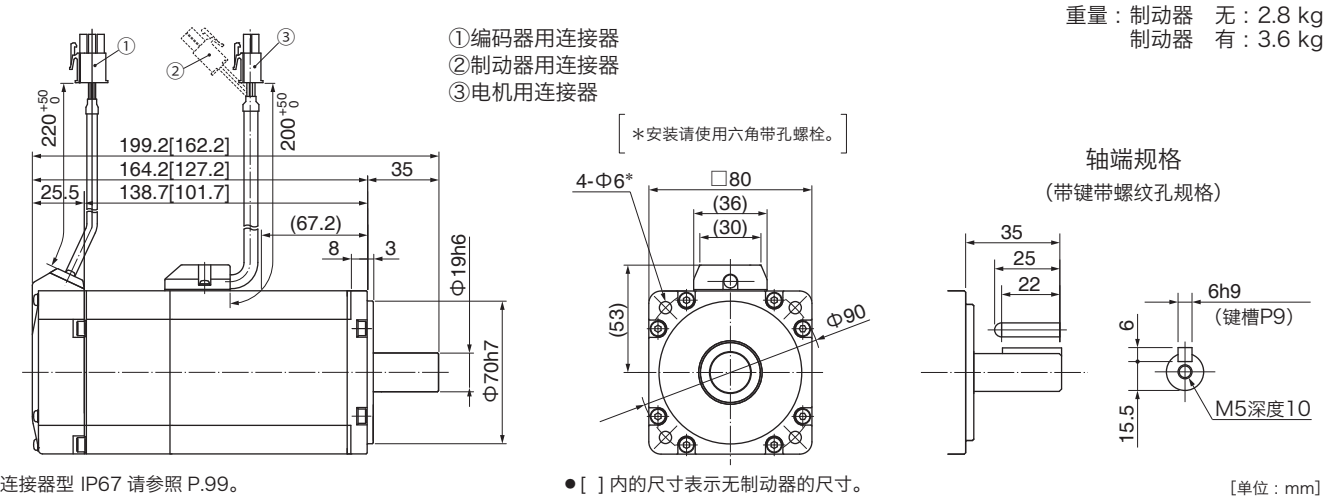


※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MSMF102L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		2.3
额定输出 (W)		1000
额定转矩 (N·m)		3.18
堵转转矩 (N·m)		3.82
瞬时最大转矩 (N·m)		9.55
额定电流 (A(rms))		6.6
瞬时最大电流 (A(o-p))		28
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4284	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		5000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	2.15
	有制动器	2.47
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

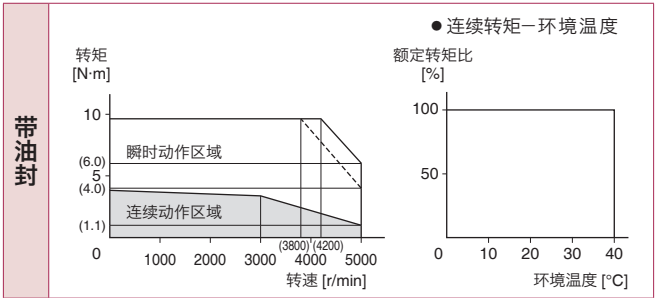
静摩擦转矩 (N·m)	8.0 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.81±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

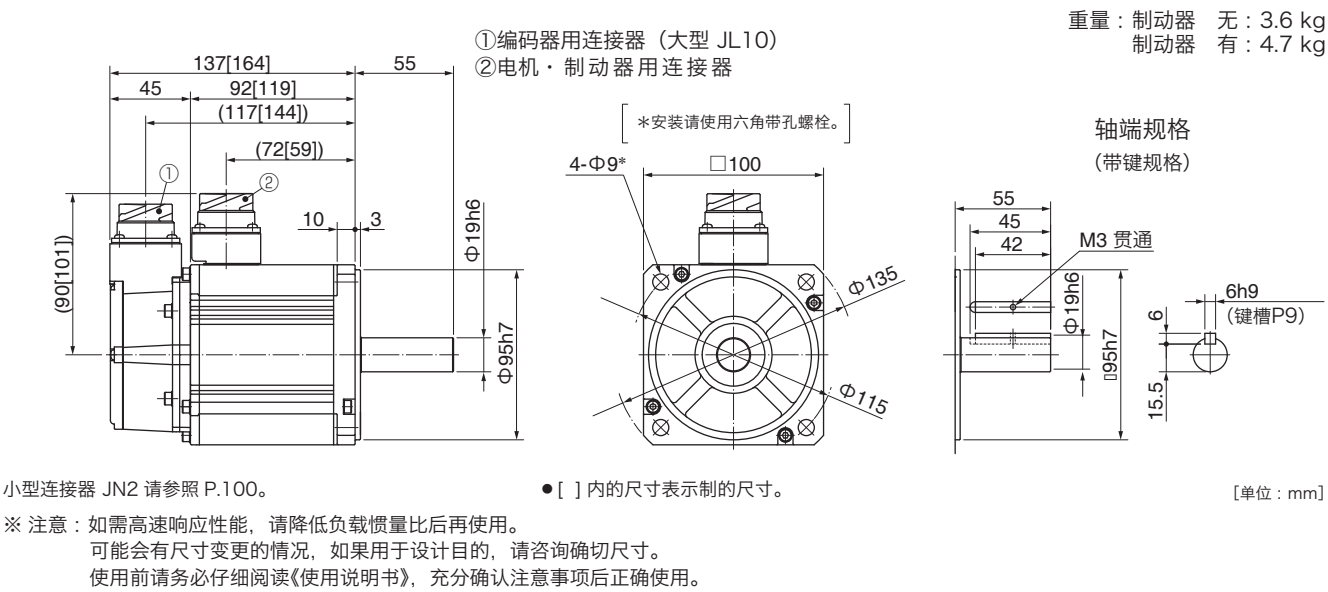
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MSMF152L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		2.3
额定输出 (W)		1500
额定转矩 (N·m)		4.77
堵转转矩 (N·m)		5.72
瞬时最大转矩 (N·m)		14.3
额定电流 (A(rms))		8.2
瞬時最大電流 (A(o-p))		35
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4284	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		5000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	3.10
	有制动器	3.45
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

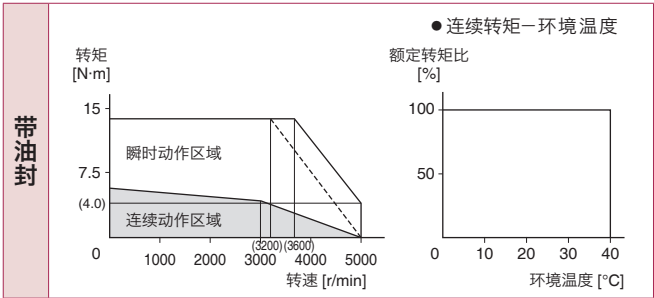
静摩擦转矩 (N·m)	8.0 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.81±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

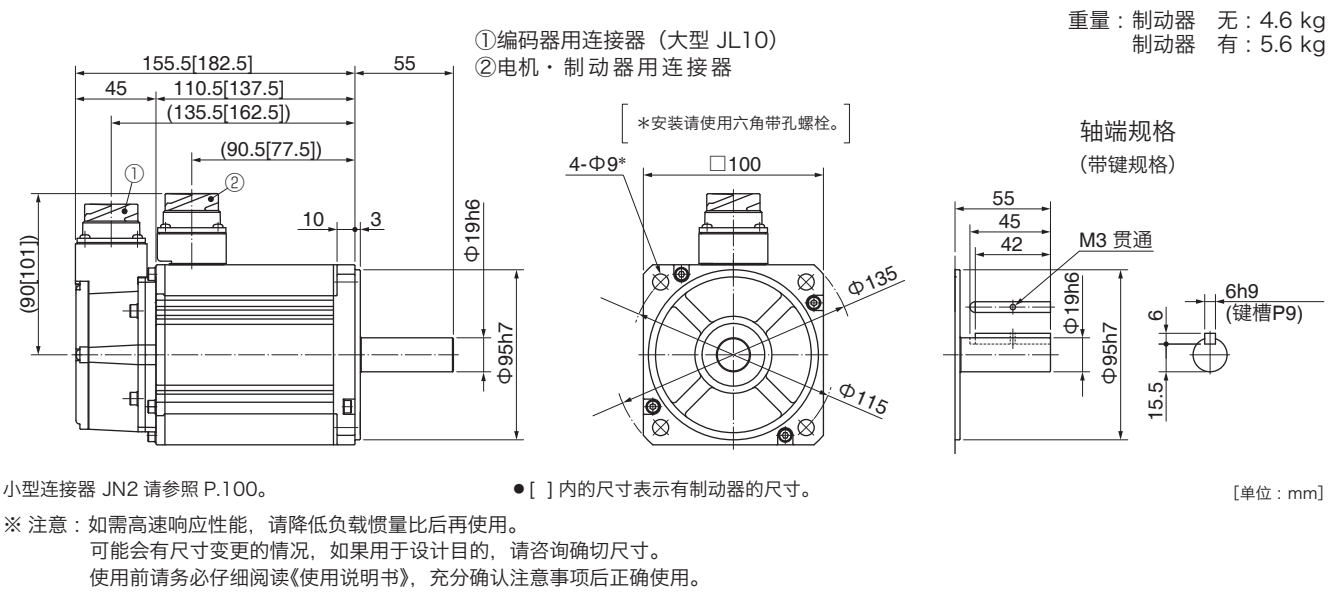
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MSMF202L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		3.8
额定输出 (W)		2000
额定转矩 (N·m)		6.37
堵转转矩 (N·m)		7.64
瞬时最大转矩 (N·m)		19.1
额定电流 (A(rms))		11.3
瞬时最大电流 (A(o-p))		48
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		5000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	4.06
	有制动器	4.41
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

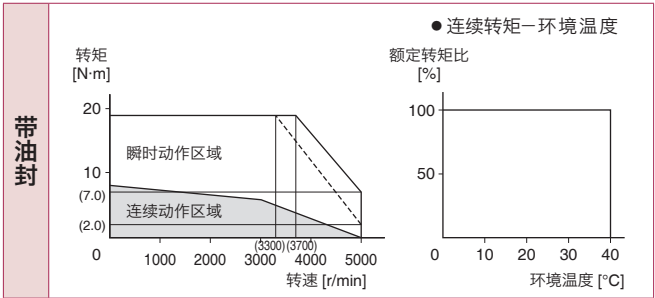
静摩擦转矩 (N·m)	8.0 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.81±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

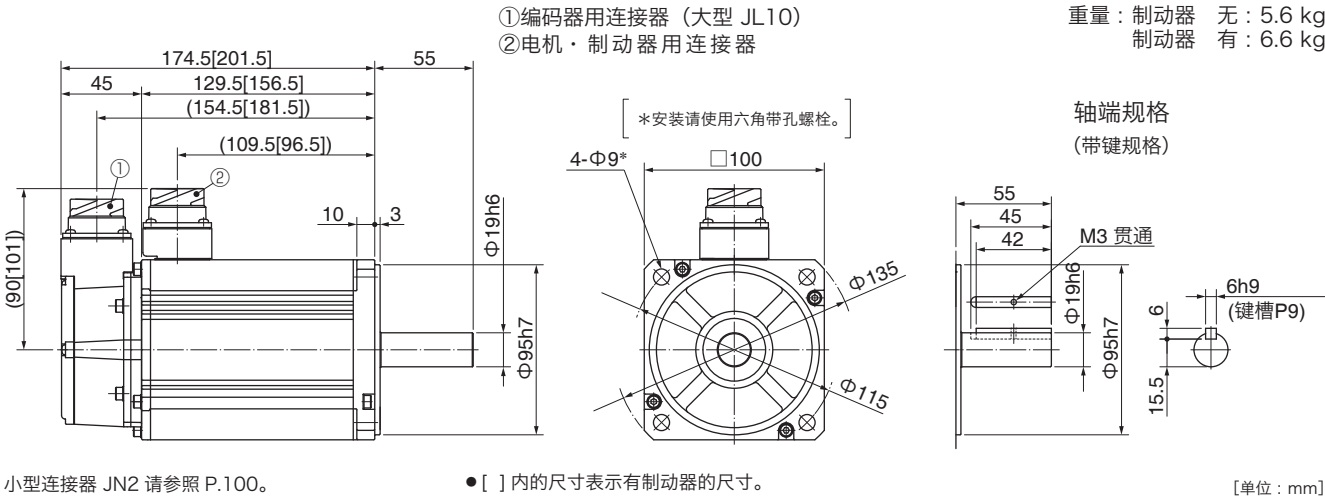
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MSMF302L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		4.5
额定输出 (W)		3000
额定转矩 (N·m)		9.55
堵转转矩 (N·m)		11.0
瞬时最大转矩 (N·m)		28.6
额定电流 (A(rms))		18.1
瞬时最大电流 (A(o-p))		77
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		5000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	7.04
	有制动器	7.38
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

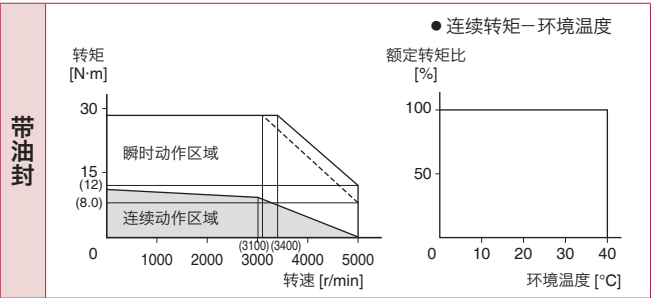
静摩擦转矩 (N·m)	12.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	15 以下
励磁电流 DC (A)	0.81±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

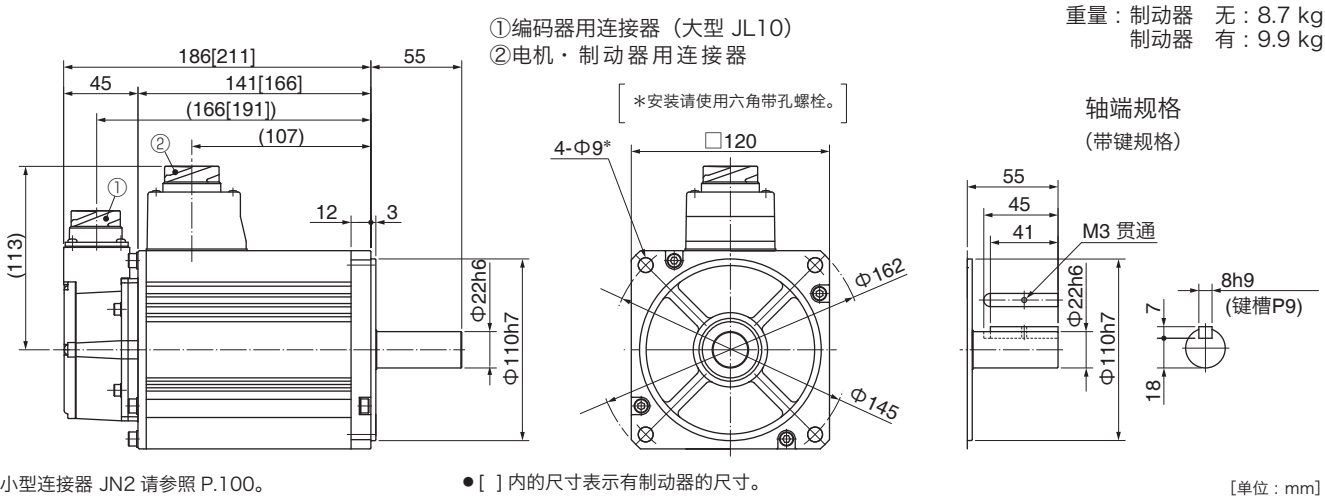
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67	MSMF402L1□□
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		4000
额定转矩 (N·m)		12.7
堵转转矩 (N·m)		15.2
瞬时最大转矩 (N·m)		38.2
额定电流 (A(rms))		19.6
瞬时最大电流 (A(o-p))		83
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		4500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	14.4
	有制动器	15.6
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

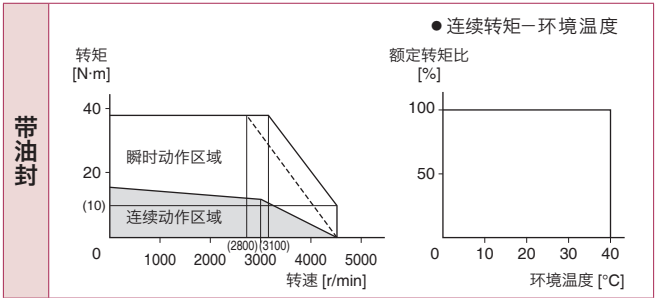
静摩擦转矩 (N·m)	16.2 以上
吸引时间 (ms)	110 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.90±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

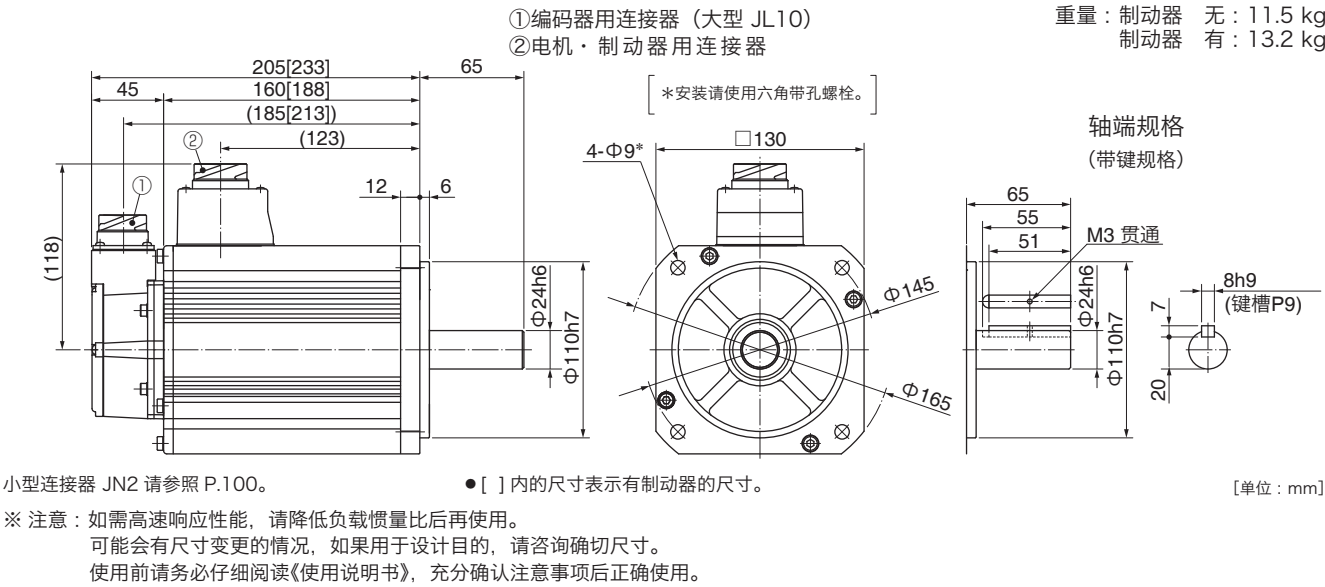
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67	MSMF502L1□□
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		5000
额定转矩 (N·m)		15.9
堵转转矩 (N·m)		19.1
瞬时最大转矩 (N·m)		47.7
额定电流 (A(rms))		24.0
瞬时最大电流 (A(o-p))		102
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		4500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	19.0
	有制动器	20.2
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		15 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

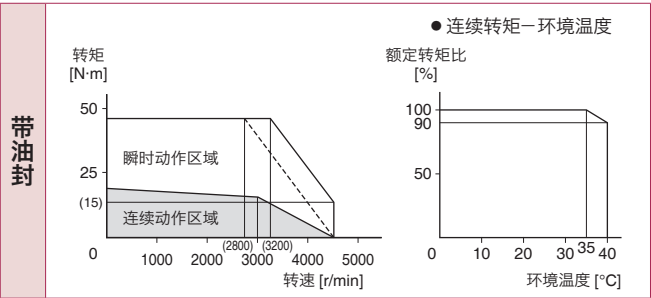
静摩擦转矩 (N·m)	22.0 以上
吸引时间 (ms)	110 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.90±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

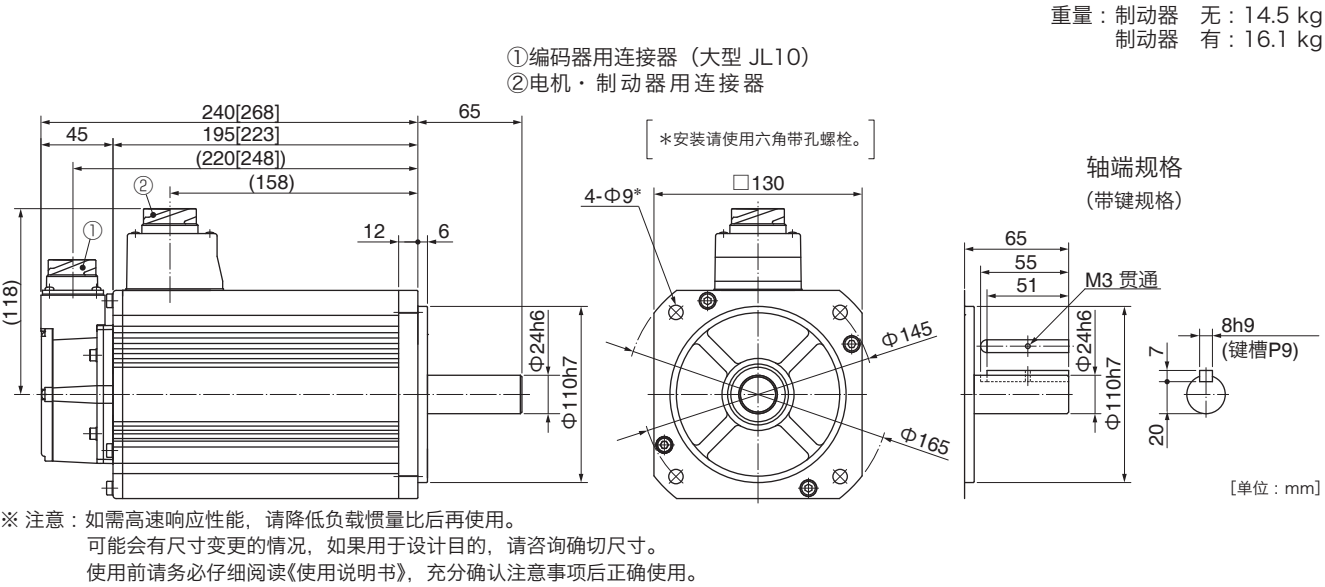
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规 格			
		AC100 V 用	
电机型号 *1	IP65		MQMF011L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT11SF
		通用通信型 *2	MADLN11SG
		通用型 *2	MADLN11SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.4
额定输出		(W)	100
额定转矩		(N·m)	0.32
堵转转矩		(N·m)	0.33
瞬时最大转矩		(N·m)	1.11
额定电流		(A(rms))	1.6
瞬时最大电流		(A(o-p))	7.9
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4280		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.15
	有制动器		0.18
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格（详情请参照 P.165）
（通过保持用制动器励磁后开放。）
（不能用作电机旋转中的制动用途。）

静摩擦转矩 (N·m)	0.39 以上
吸引时间 (ms)	15 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重（详情请参照 P.164）		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统（不使用多圈数据）使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

规 格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP65		MQMF012L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT05SF
		通用通信型 *2	MADLN05SG
		通用型 *2	MADLN05SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	100
额定转矩		(N·m)	0.32
堵转转矩		(N·m)	0.33
瞬时最大转矩		(N·m)	1.11
额定电流		(A(rms))	1.1
瞬时最大电流		(A(o-p))	5.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4281		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.15
	有制动器		0.18
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

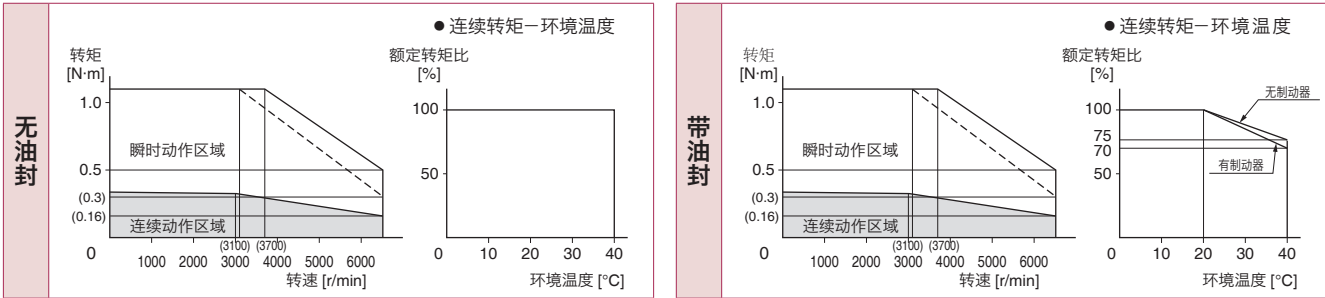
●制动器规格（详情请参照 P.165）
（通过保持用制动器励磁后开放。）
（不能用作电机旋转中的制动用途。）

静摩擦转矩 (N·m)	0.39 以上
吸引时间 (ms)	15 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

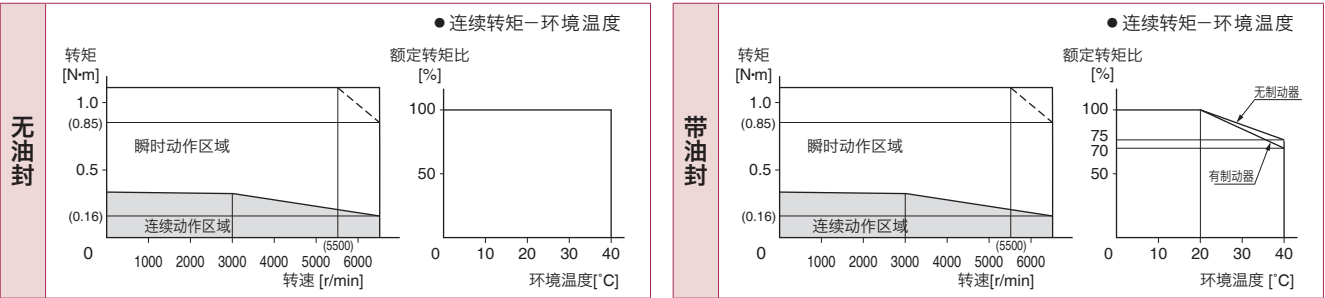
●容许载重（详情请参照 P.164）		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统（不使用多圈数据）使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

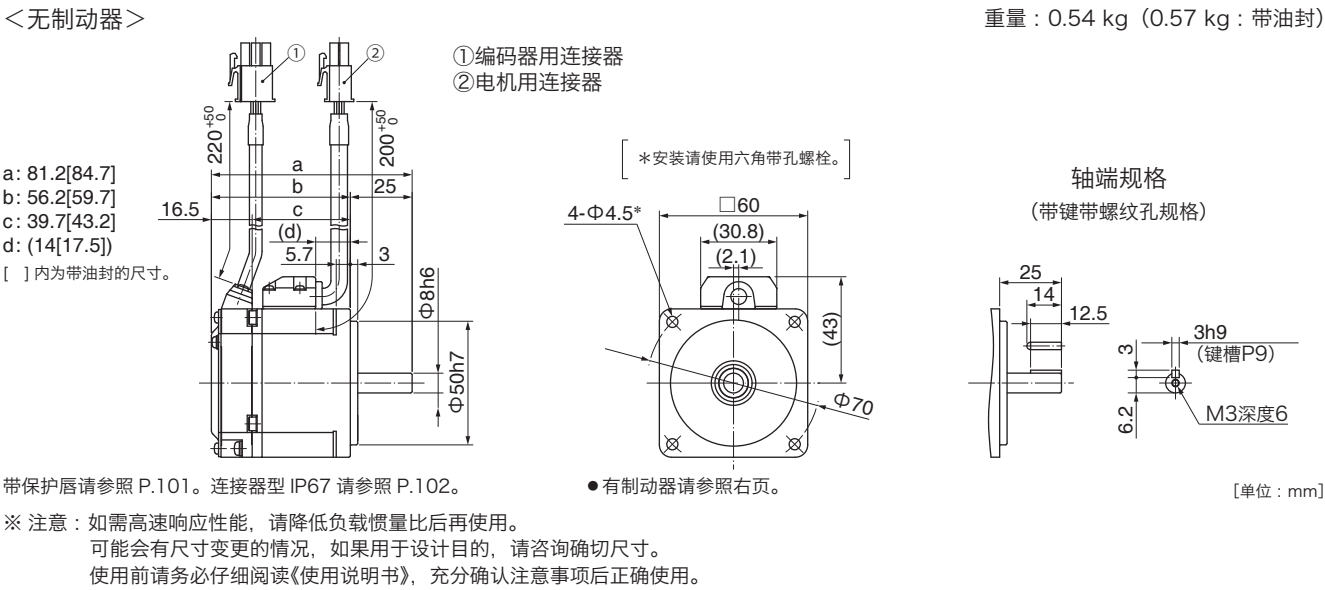
转矩特性（驱动器电源电压：AC100 V 时〈虚线表示电源电压下降 10 %时〉）



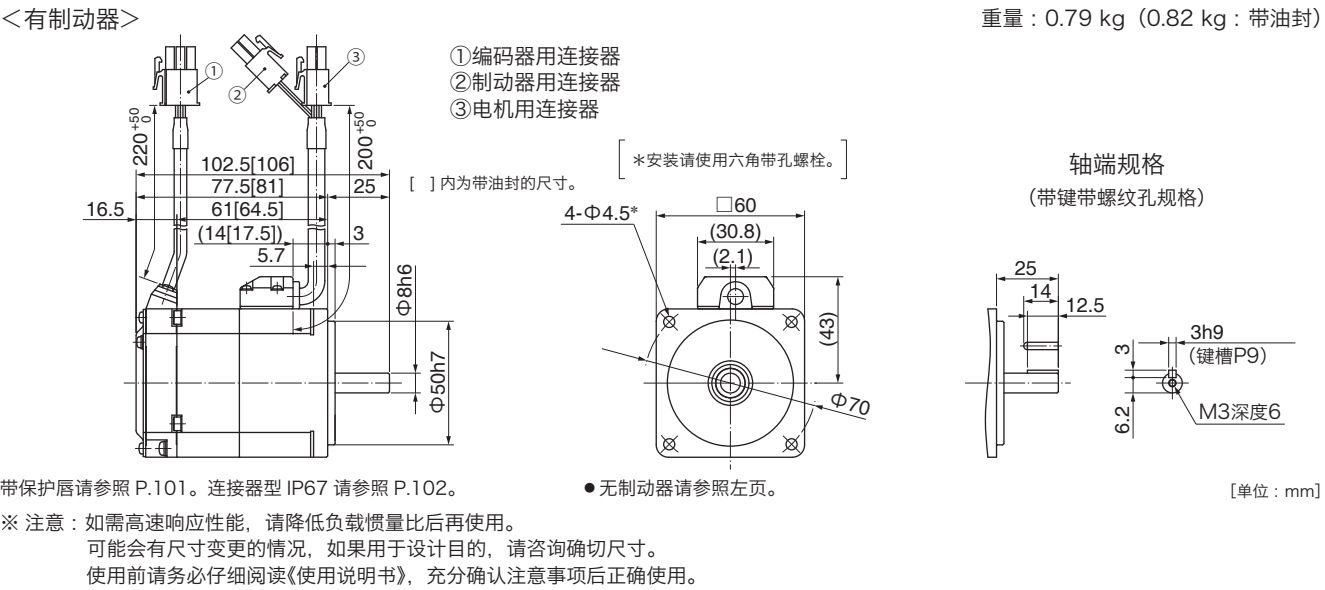
转矩特性（驱动器电源电压：AC200 V 时〈虚线表示电源下降 10% 时〉）



外形尺寸图



外形尺寸图



规格

AC100 V 用		
电机型号 *1	IP65MQMF021L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MBDLT21SF
		通用通信型 *2MBDLN21SG
		通用型 *2MBDLN21SE
	外形标识	B 型
电源设备容量 (kVA)		0.5
额定输出 (W)		200
额定转矩 (N·m)		0.64
堵转转矩 (N·m)		0.76
瞬时最大转矩 (N·m)		2.23
额定电流 (A (rms))		2.1
瞬时最大电流 (A (o-p))		10.4
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.50
	有制动器	0.59
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65MQMF022L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MADLT15SF
		通用通信型 *2MADLN15SG
		通用型 *2MADLN15SE
	外形标识	A 型
电源设备容量 (kVA)		0.5
额定输出 (W)		200
额定转矩 (N·m)		0.64
堵转转矩 (N·m)		0.76
瞬时最大转矩 (N·m)		2.23
额定电流 (A (rms))		1.4
瞬时最大电流 (A (o-p))		6.9
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.50
	有制动器	0.59
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

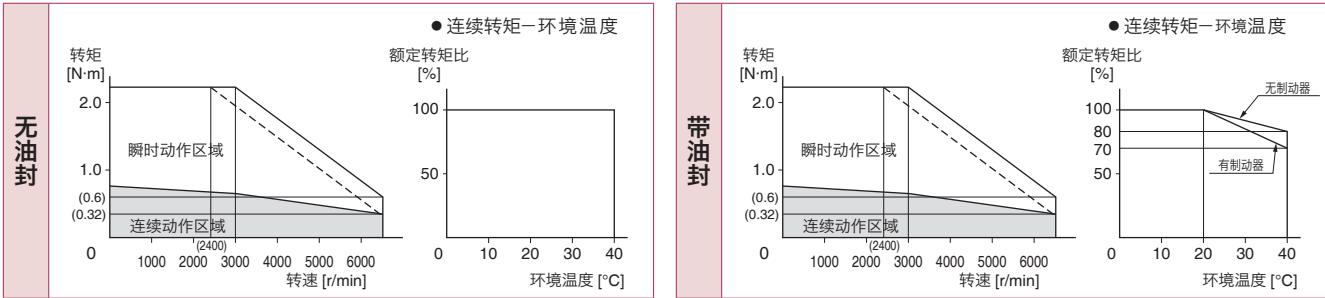
静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

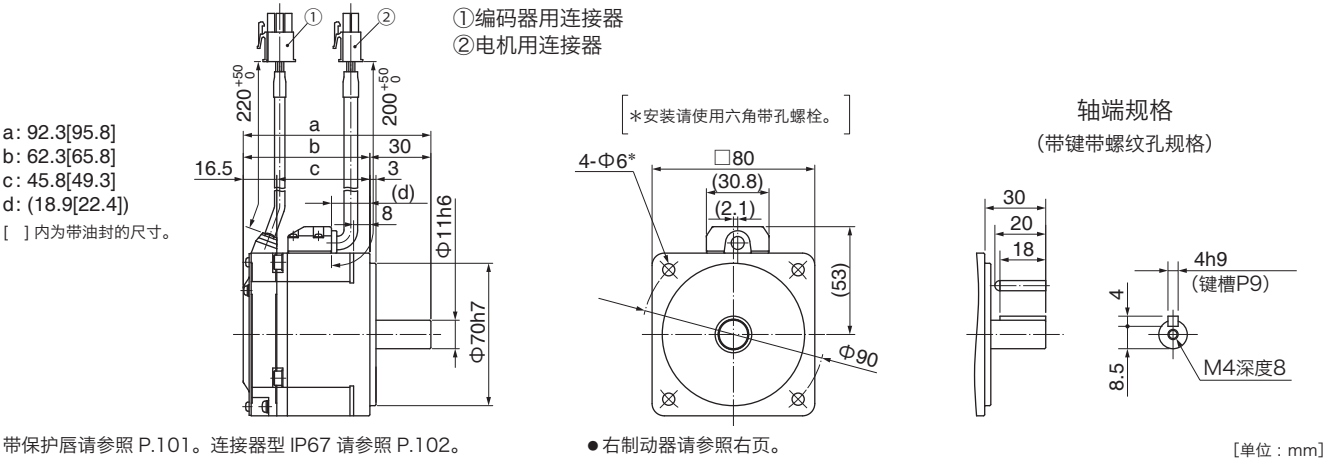
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 1.1 kg (1.2 kg : 带油封)



规 格			
		AC100 V 用	
电机型号 *1	IP65		MQMF041L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MCDLT31SF
		通用通信型 *2	MCDLN31SG
		通用型 *2	MCDLN31SE
	外形标识		C 型
电源设备容量		(kVA)	0.9
额定输出		(W)	400
额定转矩		(N·m)	1.27
堵转转矩		(N·m)	1.40
瞬时最大转矩		(N·m)	4.46
额定电流		(A (rms))	4.1
瞬时最大电流		(A (o-p))	20.3
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4282		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.98
	有制动器		1.06
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

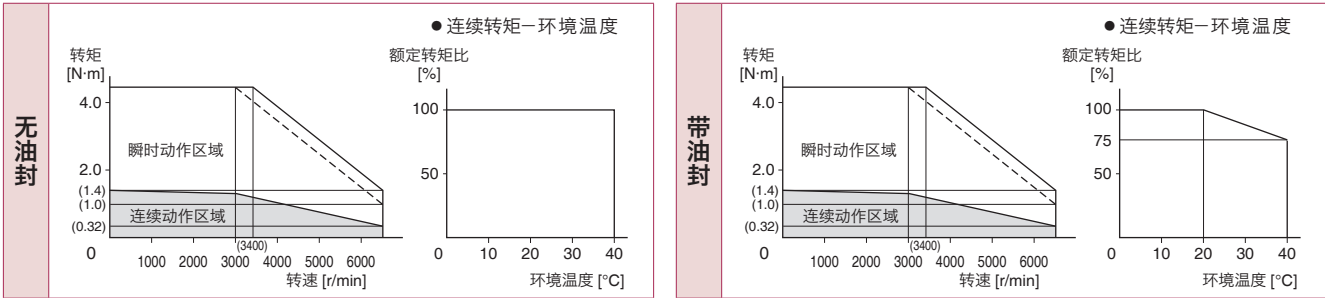
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

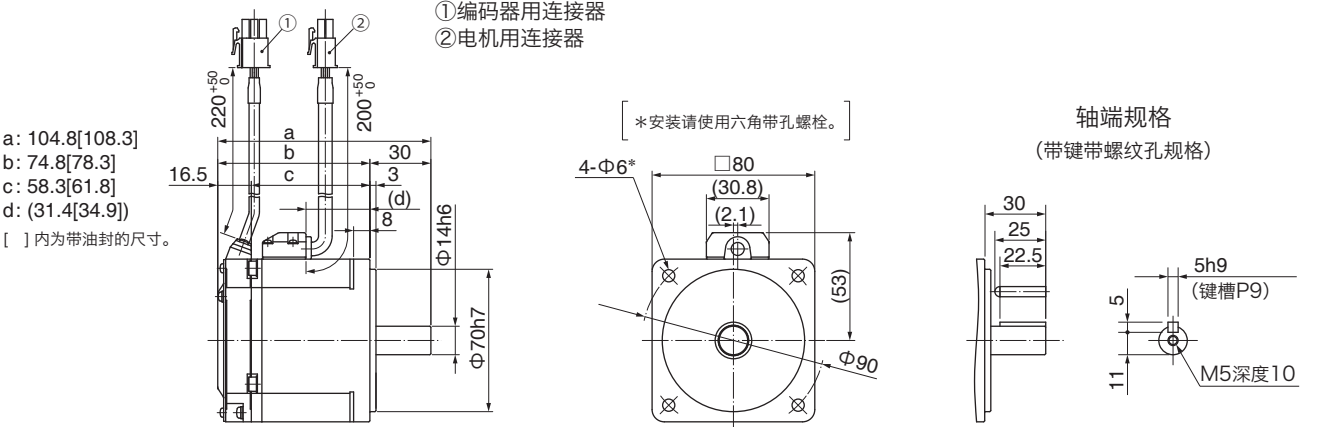
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10%时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 1.5 kg (1.6 kg : 带油封)



带保护层请参照 P.101。连接器型 IP67 请参照 P.103。●有制动器请参照右页。 [单位 : mm]

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规 格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP65		MQMF042L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MBDLT25SF
		通用通信型 *2	MBDLN25SG
		通用型 *2	MBDLN25SE
	外形标识		B 型
电源设备容量		(kVA)	0.9
额定输出		(W)	400
额定转矩		(N·m)	1.27
堵转转矩		(N·m)	1.40
瞬时最大转矩		(N·m)	4.46
额定电流		(A (rms))	2.1
瞬时最大电流		(A (o-p))	10.4
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4283		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.98
	有制动器		1.06
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

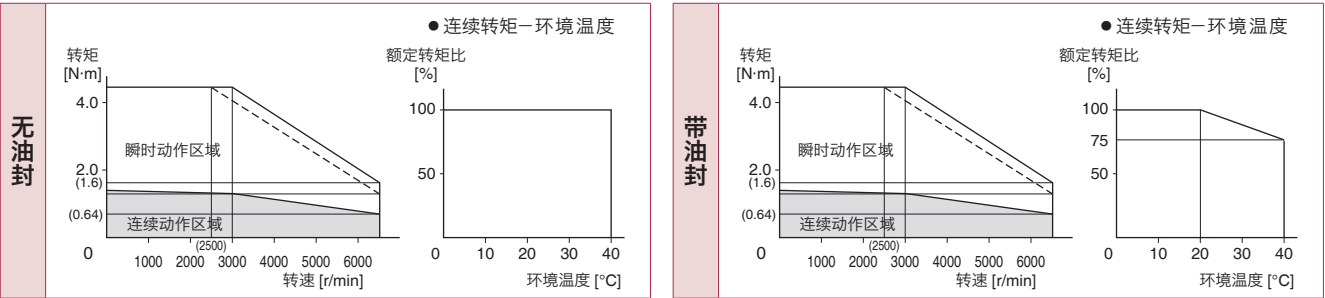
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

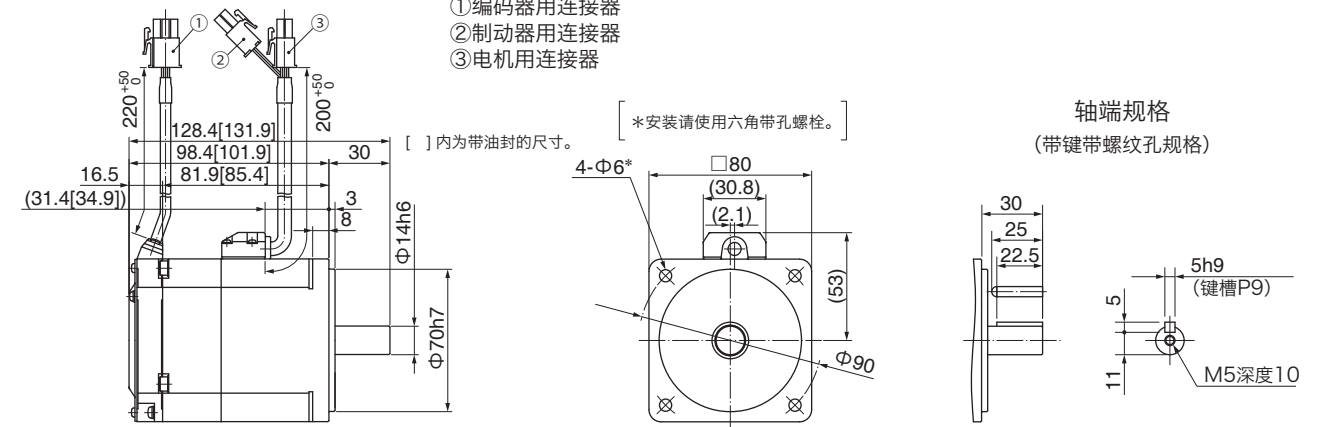
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>重量 : 2.0 kg (2.1 kg : 带油封)



带保护层请参照 P.101。连接器型 IP67 请参照 P.103。●无制动器请参照左页。 [单位 : mm]

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规 格			
		AC100 V 用	
电机型号 *1	IP65		MHMF5AZL1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT01SF
		通用通信型 *2	MADLN01SG
		通用型 *2	MADLN01SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.4
额定输出		(W)	50
额定转矩		(N·m)	0.16
堵转转矩		(N·m)	0.18
瞬时最大转矩		(N·m)	0.56
额定电流		(A(rms))	1.1
瞬时最大电流		(A(o-p))	5.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4280		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.038
	有制动器		0.042
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

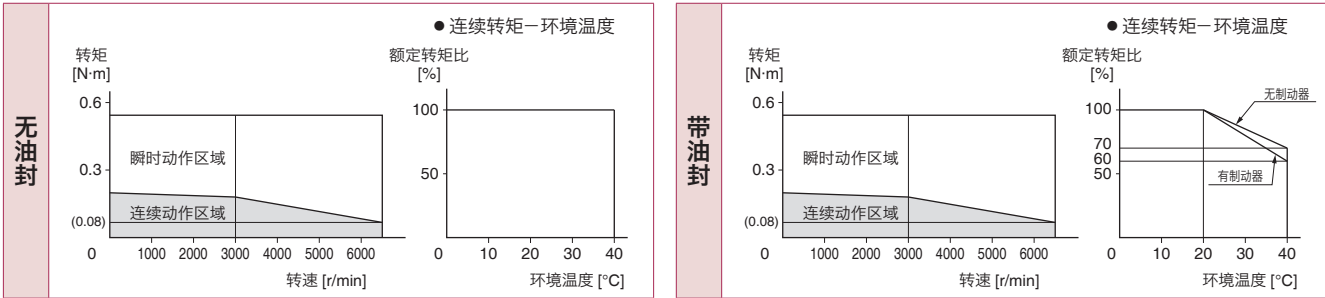
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.38 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	49

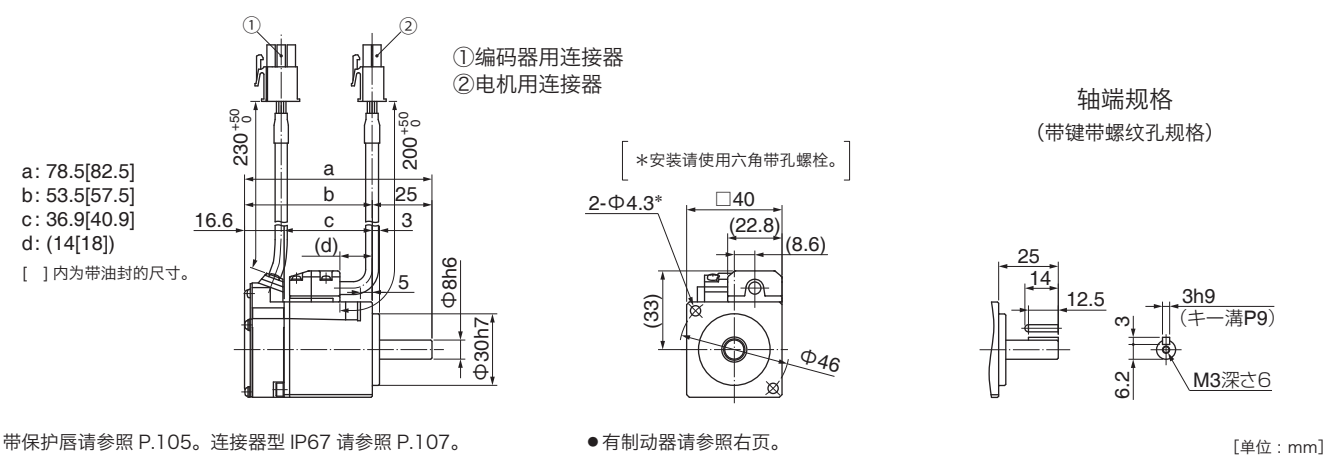
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10%时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 0.29 kg (0.31 kg : 带油封)



带保护层请参照 P.105。连接器型 IP67 请参照 P.107。●有制动器请参照右页。[单位 : mm]

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规 格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP65		MHMF5AZL1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT05SF
		通用通信型 *2	MADLN05SG
		通用型 *2	MADLN05SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	50
额定转矩		(N·m)	0.16
堵转转矩		(N·m)	0.18
瞬时最大转矩		(N·m)	0.56
额定电流		(A(rms))	1.1
瞬时最大电流		(A(o-p))	5.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4281		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.038
	有制动器		0.042
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

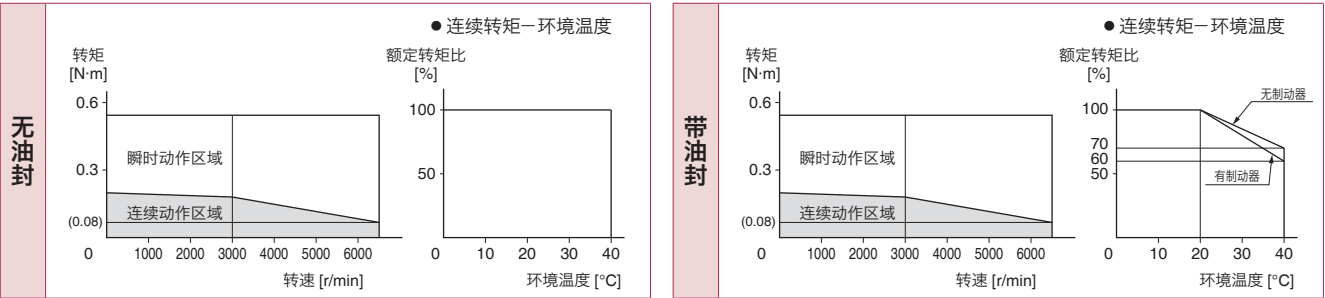
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.38 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	49

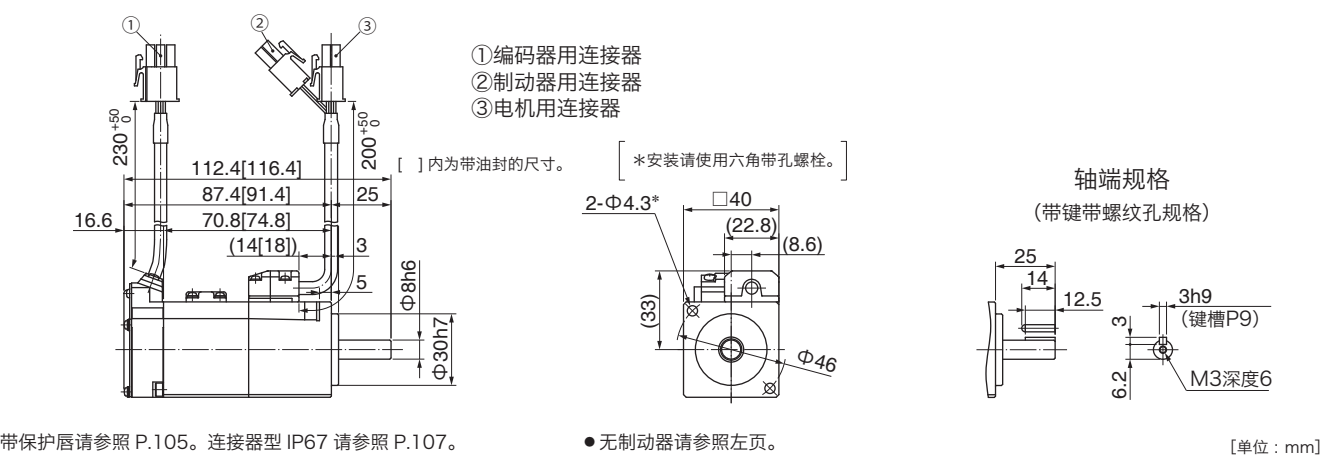
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源电压下降 10%时))



外形尺寸图

<有制动器>重量 : 0.51 kg (0.53 kg : 带油封)



带保护层请参照 P.105。连接器型 IP67 请参照 P.107。●无制动器请参照左页。[单位 : mm]

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规 格			
AC100 V 用			
电机型号 *1	IP65		MHMF011L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT11SF
		通用通信型 *2	MADLN11SG
		通用型 *2	MADLN11SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.4
额定输出		(W)	100
额定转矩		(N·m)	0.32
堵转转矩		(N·m)	0.33
瞬时最大转矩		(N·m)	1.11
额定电流		(A(rms))	1.6
瞬时最大电流		(A(o-p))	7.9
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4280		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (×10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.071
	有制动器		0.074
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

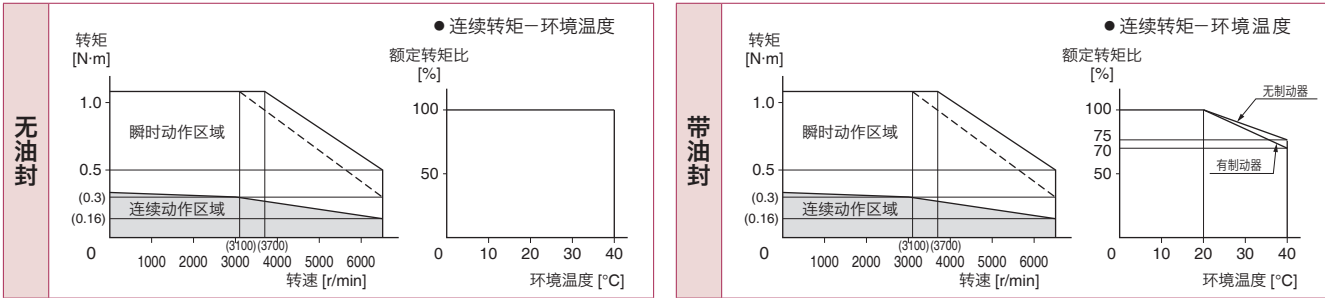
●制动器规格（详情请参照 P.165）
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.38 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重（详情请参照 P.164）		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

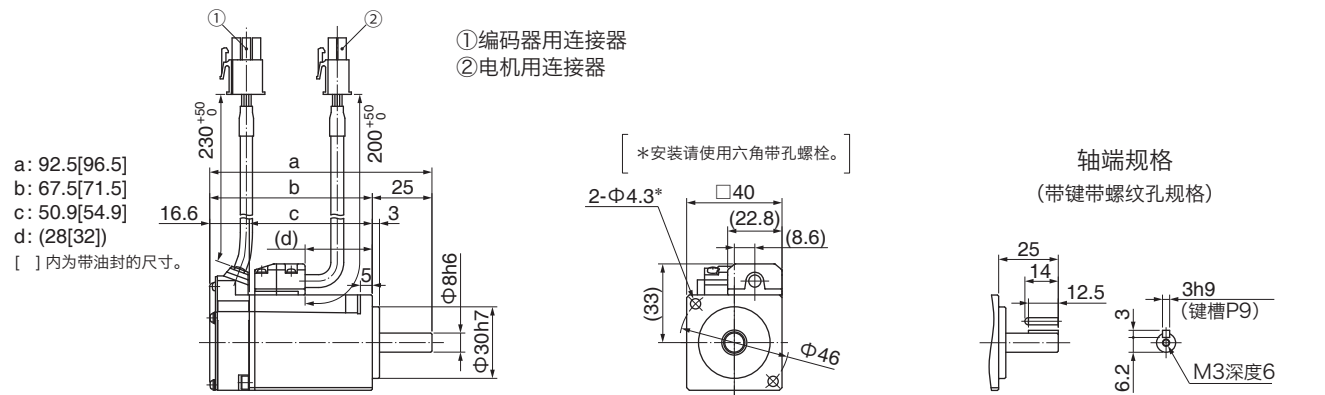
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统（不使用多圈数据）
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性（驱动器电源电压：AC100 V 时（虚线表示电源电压下降 10%时））



外形尺寸图

＜无制动器＞重量：0.40 kg（0.42 kg：带油封）



带保护唇请参照 P.105。连接器型 IP67 请参照 P.107。●有制动器请参照右页。
※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规 格			
AC200 V 用			
电机型号 *1	IP65		MHMF012L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MADLT05SF
		通用通信型 *2	MADLN05SG
		通用型 *2	MADLN05SE
	外形标识		A 型
电源设备容量		(kVA)	0.5
额定输出		(W)	100
额定转矩		(N·m)	0.32
堵转转矩		(N·m)	0.33
瞬时最大转矩		(N·m)	1.11
额定电流		(A(rms))	1.1
瞬時最大電流		(A(o-p))	5.5
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4281		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	3000
最高转速		(r/min)	6500
转子惯量 (×10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		0.071
	有制动器		0.074
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

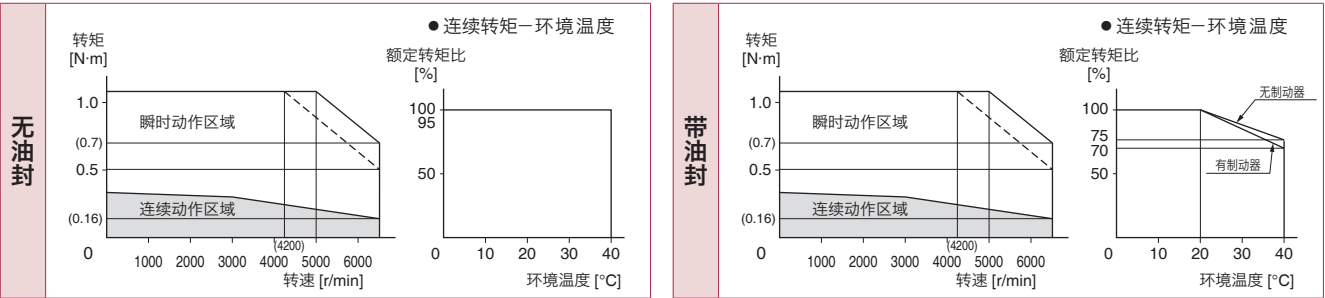
●制动器规格（详情请参照 P.165）
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	0.38 以上
吸引时间 (ms)	35 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.30
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重（详情请参照 P.164）		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	147
	轴向载重 A 方向 (N)	88
	轴向载重 B 方向 (N)	117.6
运转时	径向载重 P 方向 (N)	68.6
	轴向载重 A, B 方向 (N)	58.8

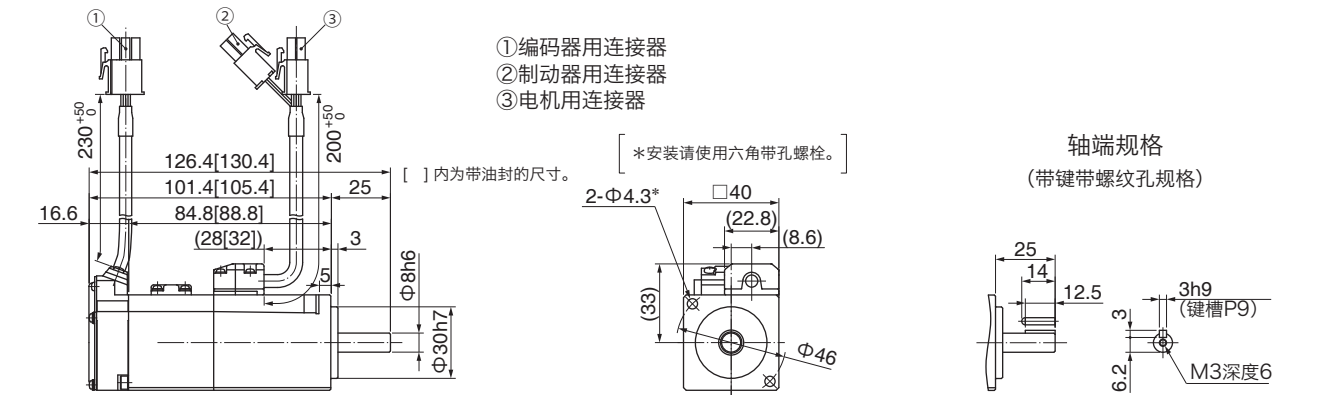
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统（不使用多圈数据）
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性（驱动器电源电压：AC200 V 时（虚线表示电源下降 10% 时））



外形尺寸图

＜有制动器＞重量：0.62 kg（0.64 kg：带油封）



带保护唇请参照 P.105。连接器型 IP67 请参照 P.107。●无制动器请参照左页。
※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC100 V 用		
电机型号 *1	IP65MHMF021L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量	(kVA)	0.5
额定输出	(W)	200
额定转矩	(N·m)	0.64
堵转转矩	(N·m)	0.76
瞬时最大转矩	(N·m)	2.23
额定电流	(A(rms))	2.1
瞬时最大电流	(A(o-p))	10.4
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速	(r/min)	3000
最高转速	(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.29
	有制动器	0.31
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

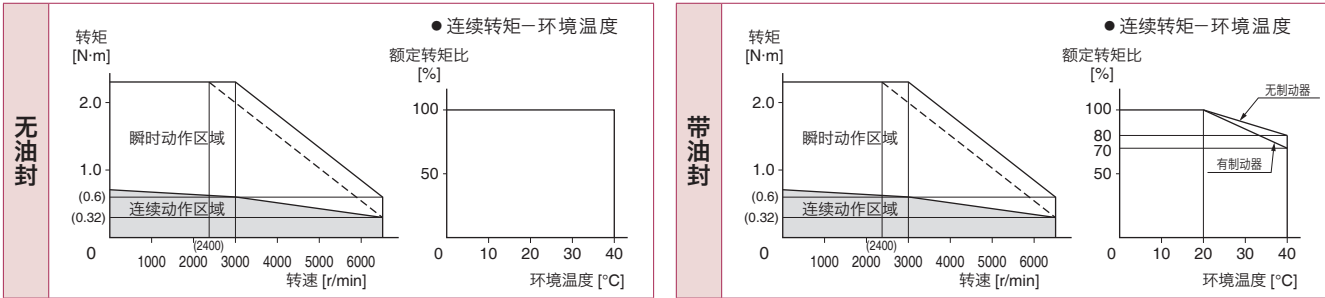
静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

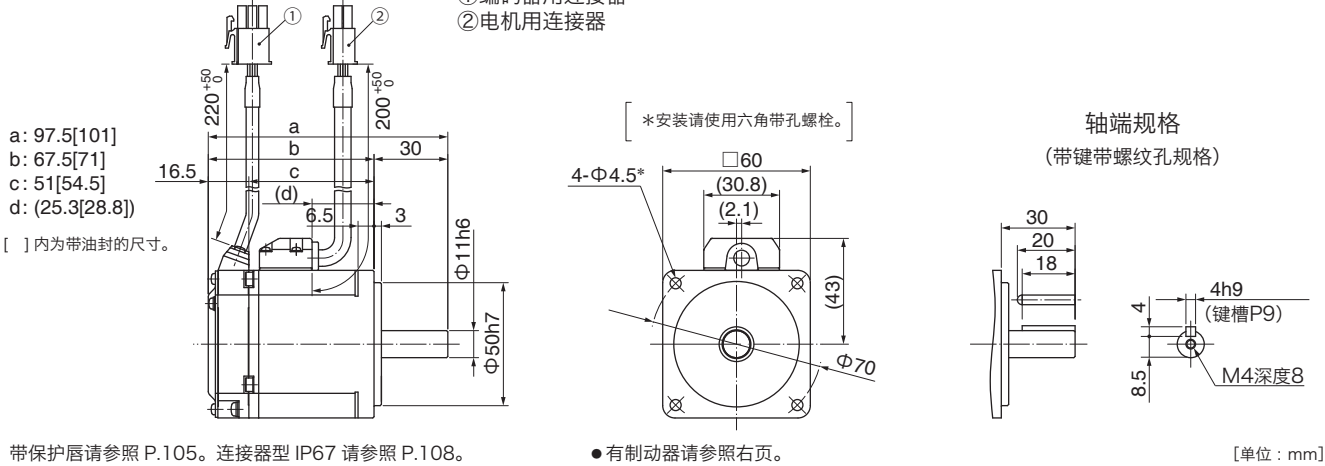
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时 (虚线表示电源电压下降 10%时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 0.75 kg (0.78 kg : 有油封)



带保护唇请参照 P.105。连接器型 IP67 请参照 P.108。

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65MHMF022L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量	(kVA)	0.5
额定输出	(W)	200
额定转矩	(N·m)	0.64
堵转转矩	(N·m)	0.76
瞬时最大转矩	(N·m)	2.23
额定电流	(A(rms))	1.4
瞬时最大电流	(A(o-p))	6.9
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速	(r/min)	3000
最高转速	(r/min)	6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.29
	有制动器	0.31
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

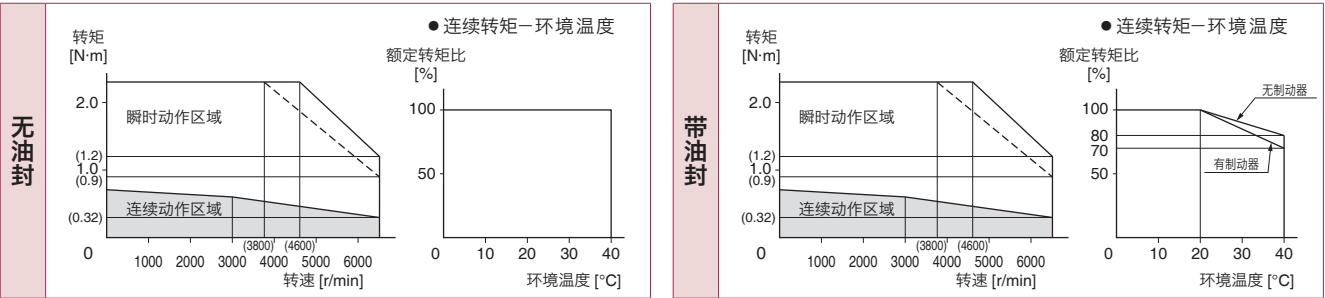
静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

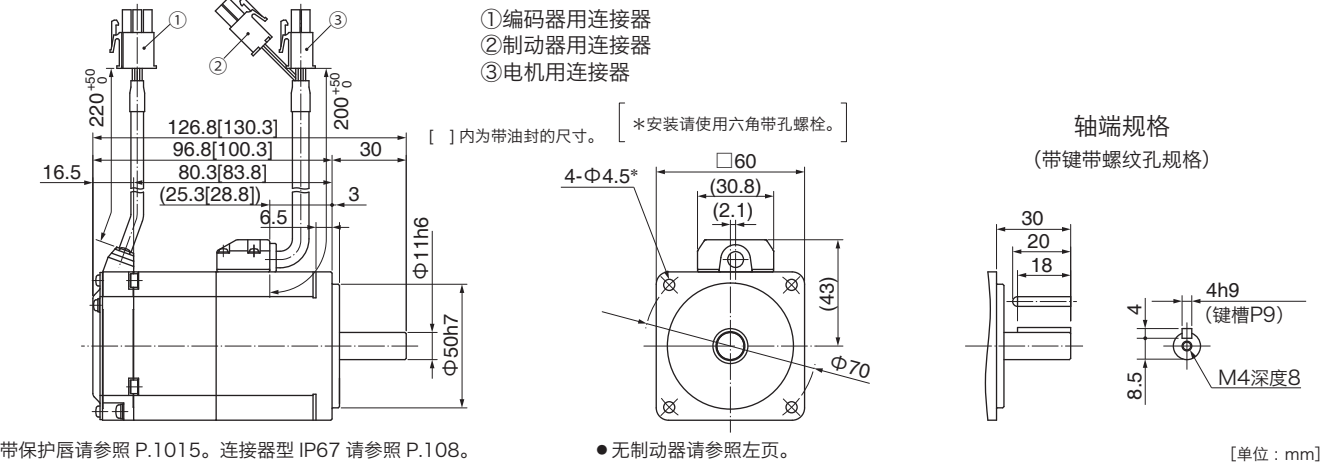
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>重量 : 1.1 kg (1.2 kg : 带油封)



带保护唇请参照 P.1015。连接器型 IP67 请参照 P.108。

※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC100 V 用		
电机型号 *1	IP65MHMF041L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MCDLT31SF
		通用通信型 *2MCDLN31SG
		通用型 *2MCDLN31SE
	外形标识C 型	
电源设备容量(kVA)		0.9
额定输出(W)		400
额定转矩(N·m)		1.27
堵转转矩(N·m)		1.40
瞬时最大转矩(N·m)		4.46
额定电流(A(rms))		4.1
瞬时最大电流(A(o-p))		20.3
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4282	无限制 注2)
额定转速(r/min)		3000
最高转速(r/min)		6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.56
	有制动器	0.58
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

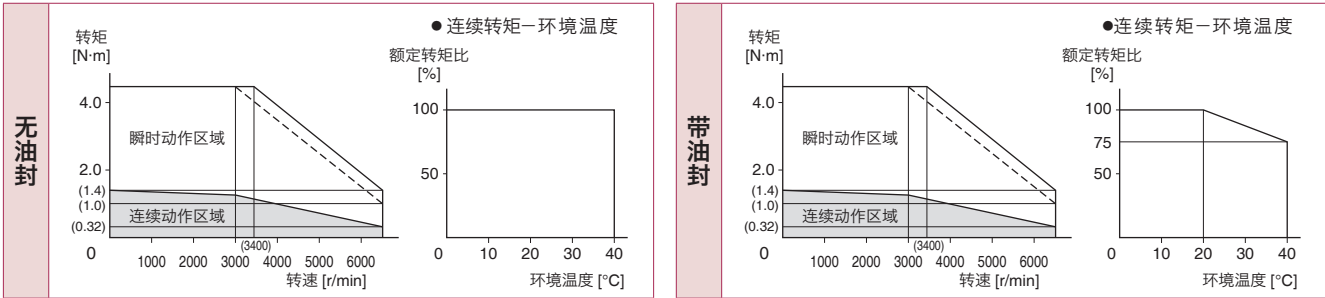
静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

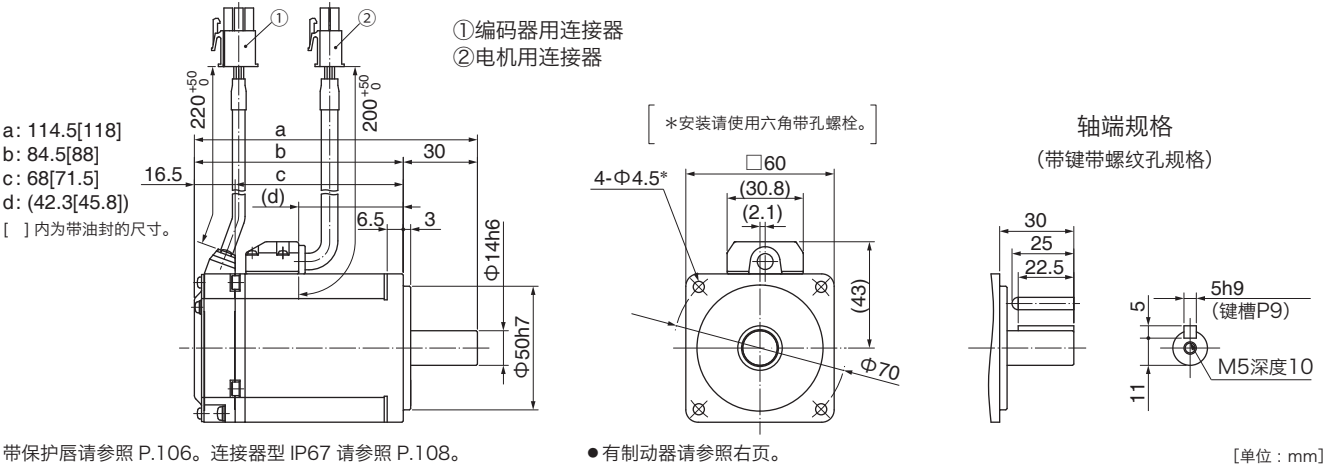
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC100 V 时间 (虚线表示电源电压下降 10%时))



外形尺寸图

<无制动器>重量 : 1.1 kg (1.2 kg : 带油封)



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65MHMF042L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MBDLT25SF
		通用通信型 *2MBDLN25SG
		通用型 *2MBDLN25SE
	外形标识B 型	
电源设备容量(kVA)		0.9
额定输出(W)		400
额定转矩(N·m)		1.27
堵转转矩(N·m)		1.40
瞬时最大转矩(N·m)		4.46
额定电流(A(rms))		2.1
瞬时最大电流(A(o-p))		10.4
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速(r/min)		3000
最高转速(r/min)		6500
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	0.56
	有制动器	0.58
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		30 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

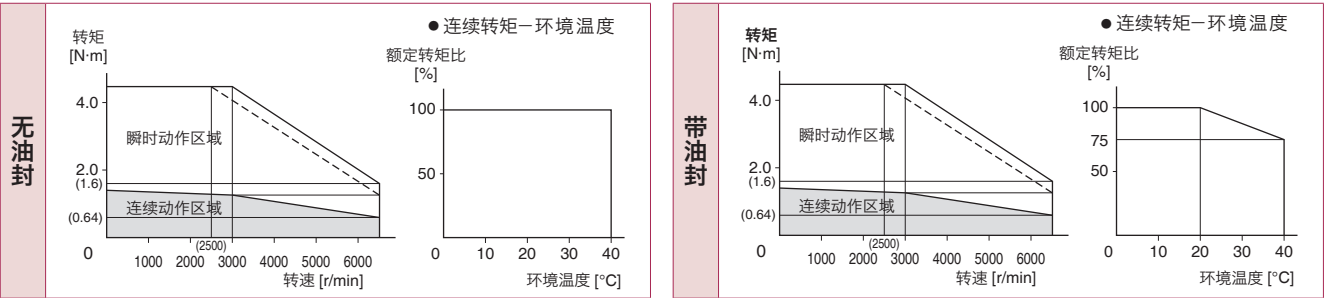
静摩擦转矩 (N·m)	1.6 以上
吸引时间 (ms)	50 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.36
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A 方向 (N)	147
	轴向载重 B 方向 (N)	196
运转时	径向载重 P 方向 (N)	245
	轴向载重 A, B 方向 (N)	98

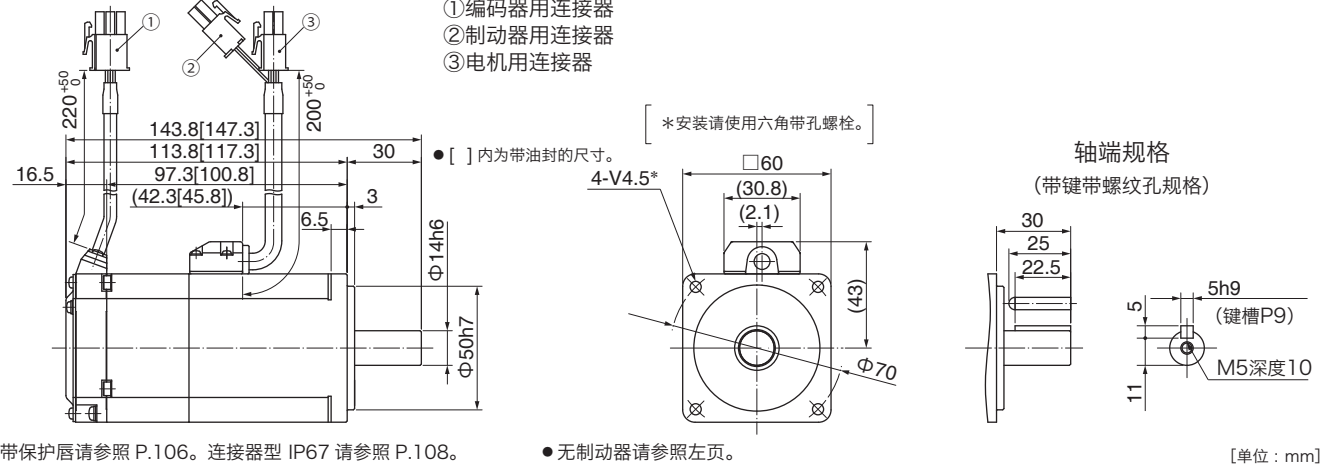
- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.45。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图

<有制动器>重量 : 1.5 kg (1.6 kg : 带油封)



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65 MHMF082L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型 MCDLT35SF
		通用通信型 *2 MCDLN35SG
		通用型 *2 MCDLN35SE
	外形标识 C 型	
电源设备容量 (kVA)		1.3
额定输出 (W)		750
额定转矩 (N·m)		2.39
堵转转矩 (N·m)		2.86
瞬时最大转矩 (N·m)		8.36
额定电流 (A(rms))		3.8
瞬时最大电流 (A(o-p))		18.8
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4283	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	1.56
	有制动器	1.66
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	3.8 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.42
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A 方向 (N)	294
	轴向载重 B 方向 (N)	392
运转时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A, B 方向 (N)	147

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP65 MHMF092L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型 MDDLT55SF
		通用通信型 *2 MDDL N55SG
		通用型 *2 MDDL N55SE
	外形标识 C 型	
电源设备容量 (kVA)		2.3
额定输出 (W)		1000
额定转矩 (N·m)		3.18
堵转转矩 (N·m)		3.34
瞬时最大转矩 (N·m)		11.1
额定电流 (A(rms))		5.7
瞬时最大电流 (A(o-p))		28.2
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4284	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		3000
最高转速 (r/min)		6000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	2.03
	有制动器	2.13
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		20 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

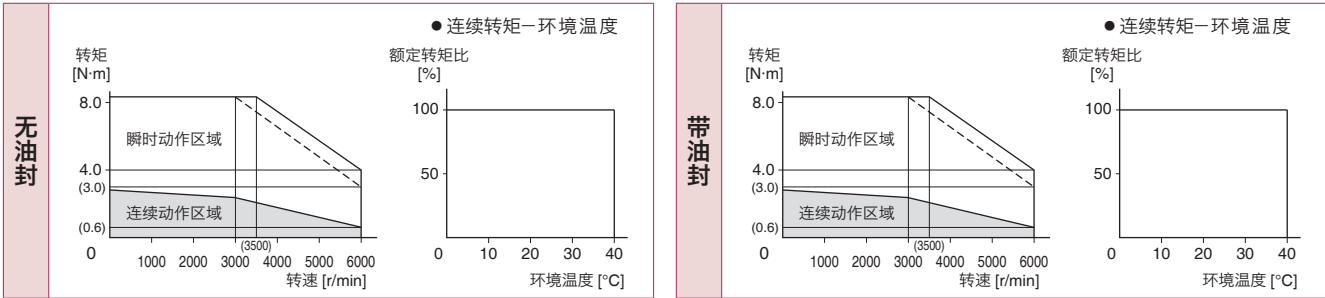
静摩擦转矩 (N·m)	3.8 以上
吸引时间 (ms)	70 以下
释放时间 (ms) 注4)	20 以下
励磁电流 DC (A)	0.42
释放电压 DC (V)	1 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

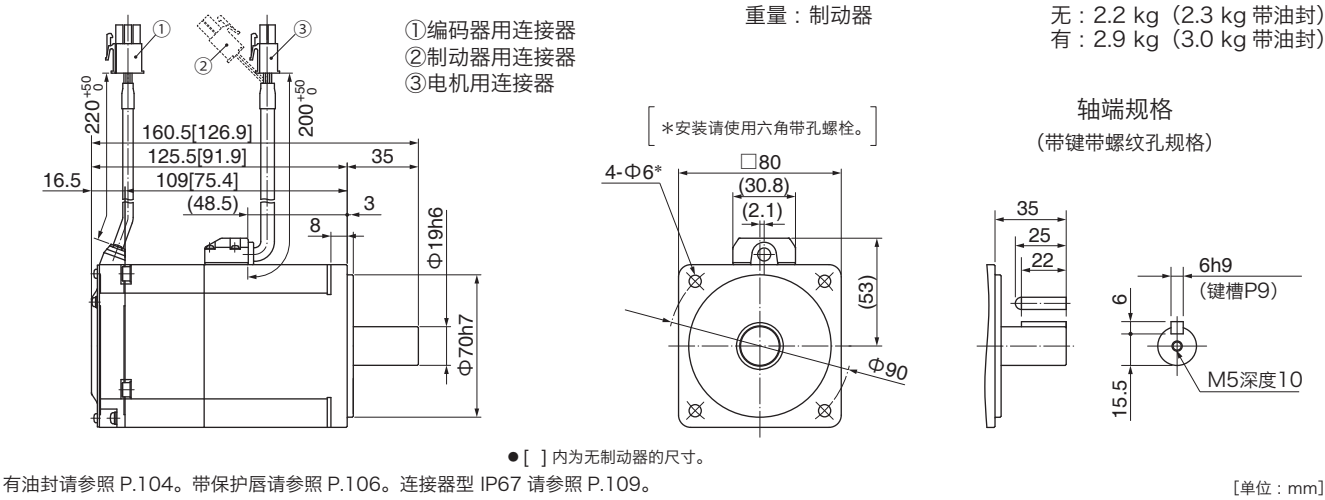
组装时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A 方向 (N)	294
	轴向载重 B 方向 (N)	392
运转时	径向载重 P 方向 (N)	392
	轴向载重 A, B 方向 (N)	147

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

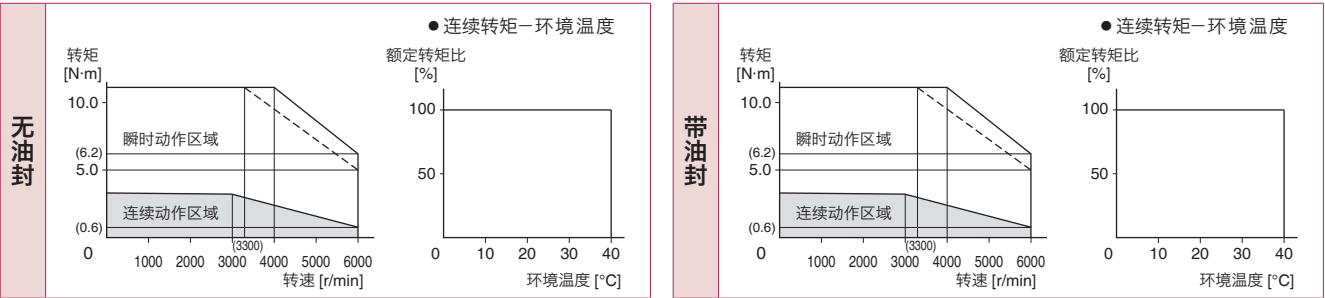
转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



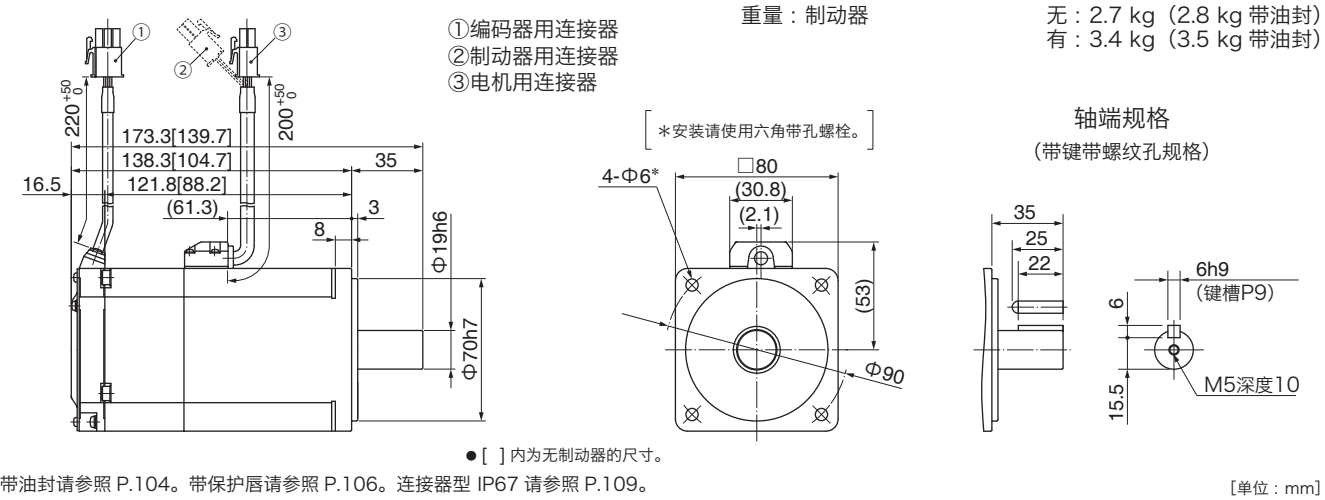
外形尺寸图



转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规 格			
AC200 V 用			
电机型号 *1	IP67		MHMF102L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MDDLT45SF
		通用通信型 *2	MDDLN45SG
		通用型 *2	MDDLN45SE
	外形标识		D 型
电源设备容量		(kVA)	1.8
额定输出		(W)	1000
额定转矩		(N·m)	4.77
堵转转矩		(N·m)	5.25
瞬时最大转矩		(N·m)	14.3
额定电流		(A(rms))	5.2
瞬时最大電流		(A(o-p))	22
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4284		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		22.9
	有制动器		24.1
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

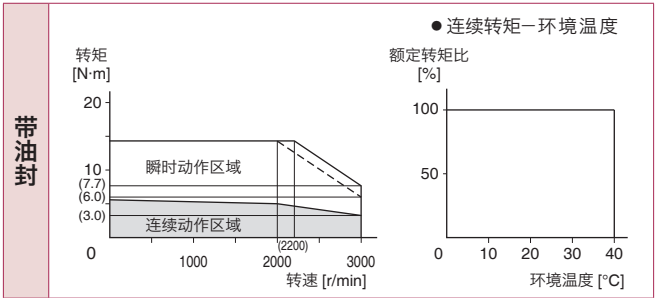
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

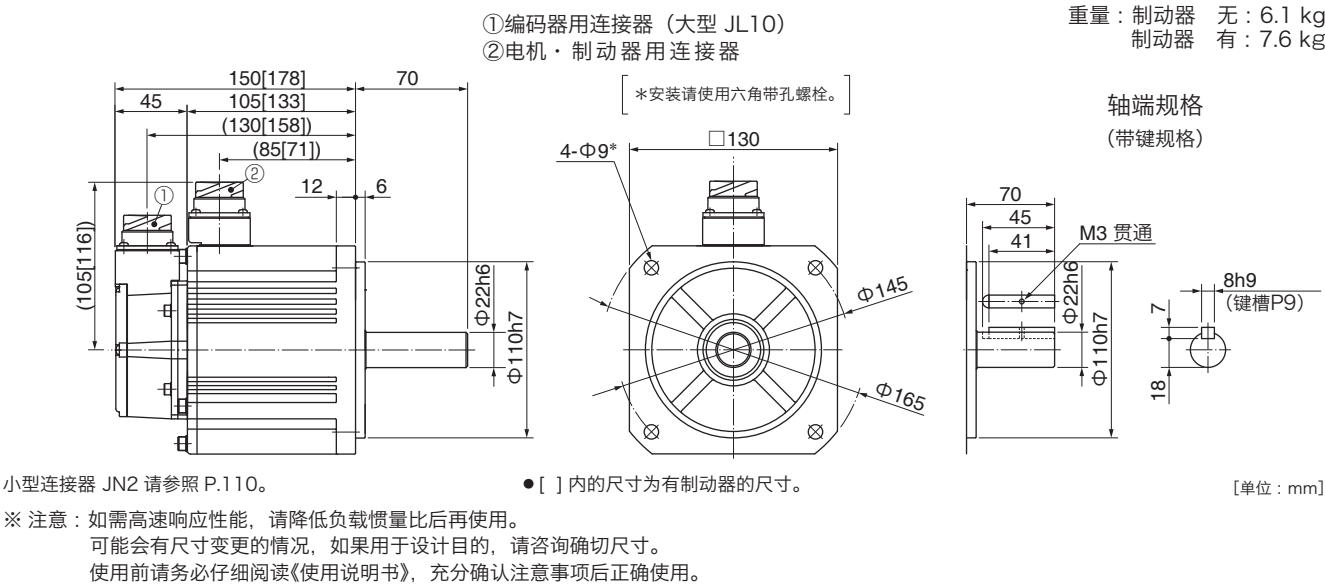
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据)
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规 格			
AC200 V 用			
电机型号 *1	IP67		MHMF152L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MDDLT55SF
		通用通信型 *2	MDDLN55SG
		通用型 *2	MDDLN55SE
	外形标识		D 型
电源设备容量		(kVA)	2.3
额定输出		(W)	1500
额定转矩		(N·m)	7.16
堵转转矩		(N·m)	7.52
瞬时最大转矩		(N·m)	21.5
额定电流		(A(rms))	8.0
瞬时最大电流		(A(o-p))	34
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4284		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		33.4
	有制动器		34.6
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

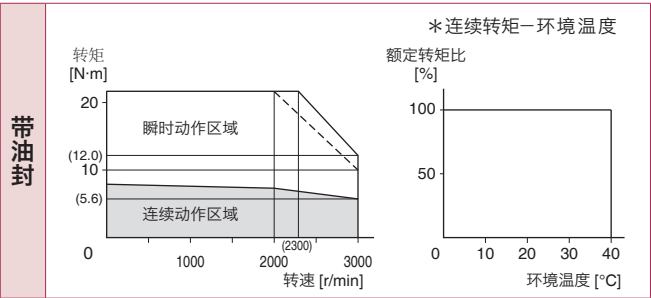
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

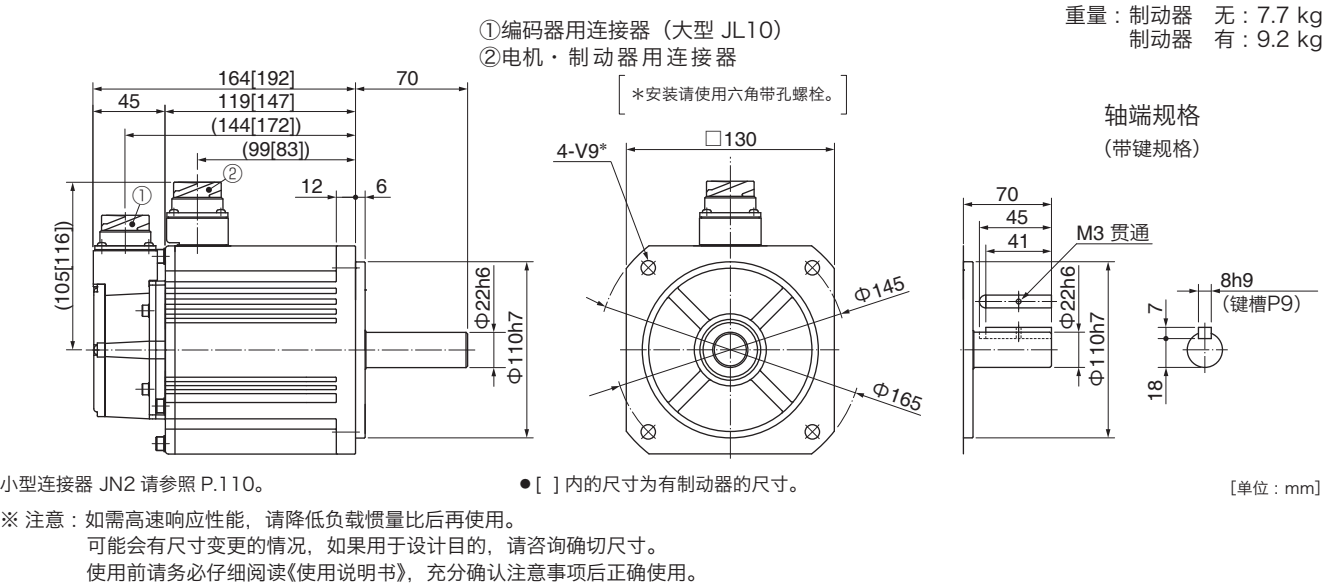
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据)
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP67		MHMF202L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MEDLT83SF
		通用通信型 *2	MEDLN83SG
		通用型 *2	MEDLN83SE
	外形标识		E 型
电源设备容量		(kVA)	3.8
额定输出		(W)	2000
额定转矩		(N·m)	9.55
堵转转矩		(N·m)	11.5
瞬时最大转矩		(N·m)	28.6
额定电流		(A(rms))	12.5
瞬时最大电流		(A(o-p))	53
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4285		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		55.7
	有制动器		61.0
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

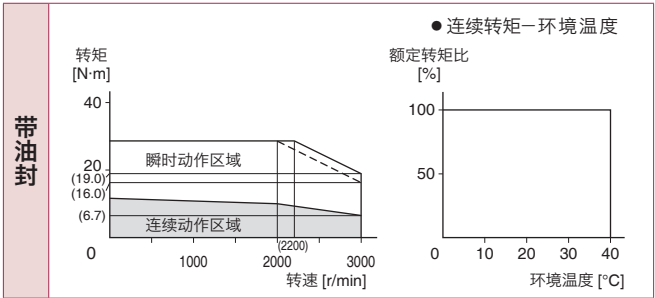
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	25.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	25 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

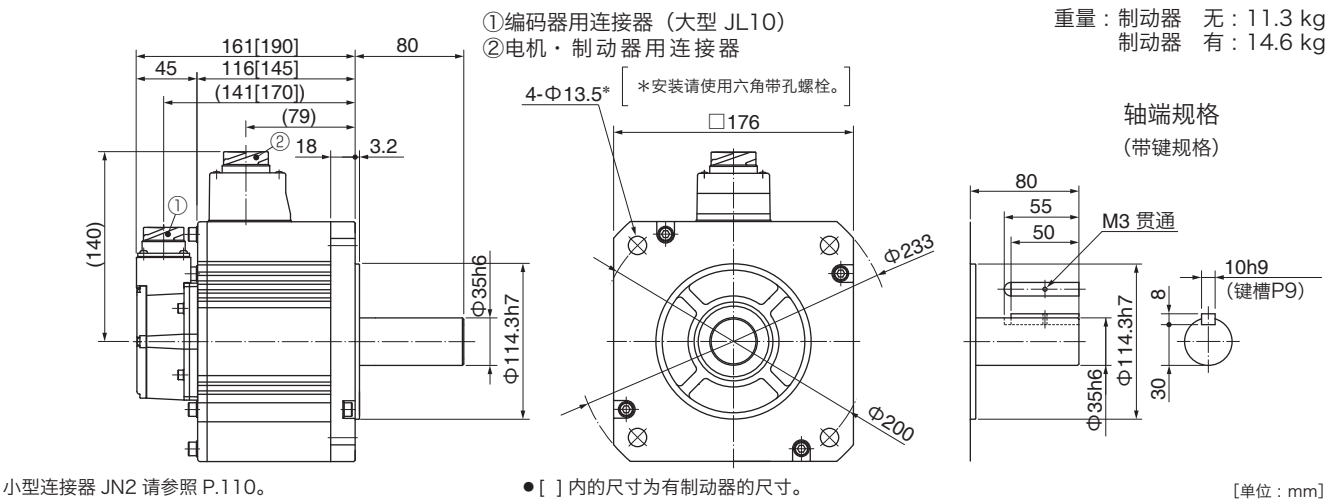
●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据)
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP67		MHMF302L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MFDLTA3SF
		通用通信型 *2	MFDLNA3SG
		通用型 *2	MFDLNA3SE
	外形标识		F 型
电源设备容量		(kVA)	4.5
额定输出		(W)	3000
额定转矩		(N·m)	14.3
堵转转矩		(N·m)	17.2
瞬时最大转矩		(N·m)	43.0
额定电流		(A(rms))	17.0
瞬时最大电流		(A(o-p))	72
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4285×2并联		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		85.3
	有制动器		90.7
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

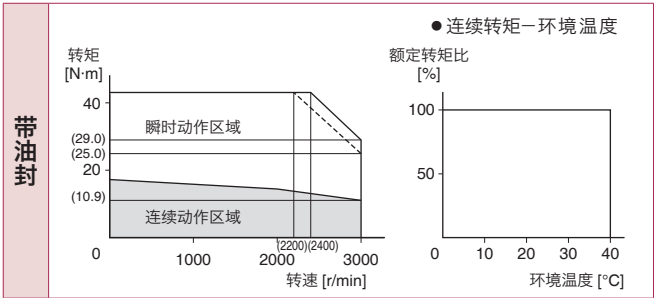
●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	25.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	25 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

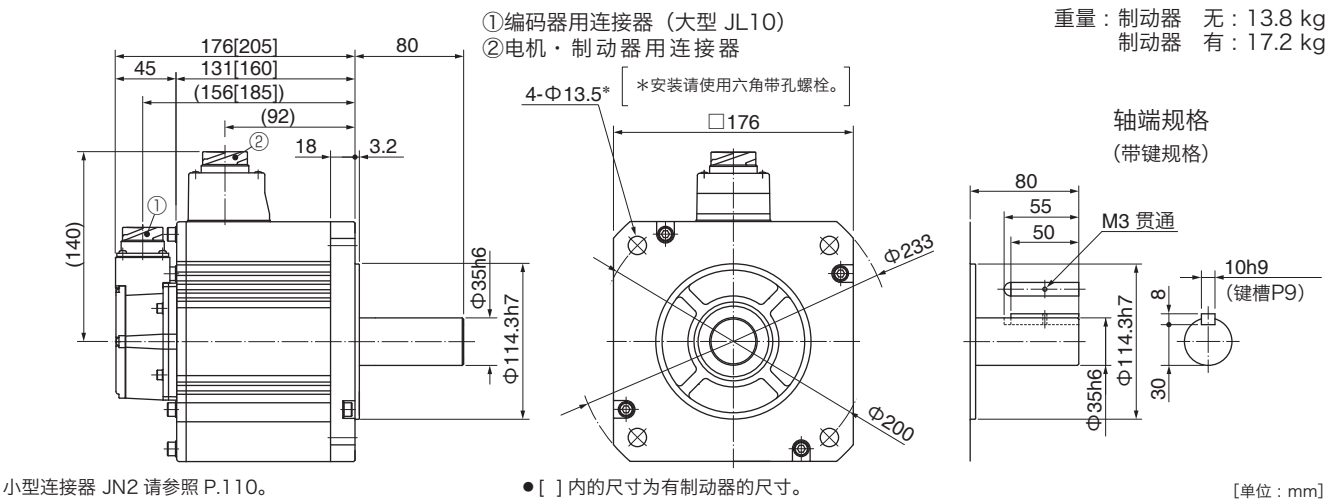
●容许载重 (详情请参照 P.164)		
组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据)
使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP67		MHMF402L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MFDLTB3SF
		通用通信型 *2	MFDLNB3SG
		通用型 *2	MFDLNB3SE
	外形标识		F 型
电源设备容量		(kVA)	7.5
额定输出		(W)	4000
额定转矩		(N·m)	19.1
堵转转矩		(N·m)	22.0
瞬时最大转矩		(N·m)	57.3
额定电流		(A(rms))	20
瞬时最大电流		(A(o-p))	85
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4285×2并联		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		104
	有制动器		110
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)

(通过保持用制动器励磁后开放。)

(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	25.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	25 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

●注1)～注4)相关请参照P.163。

●驱动器外形尺寸图请参照 P.47。

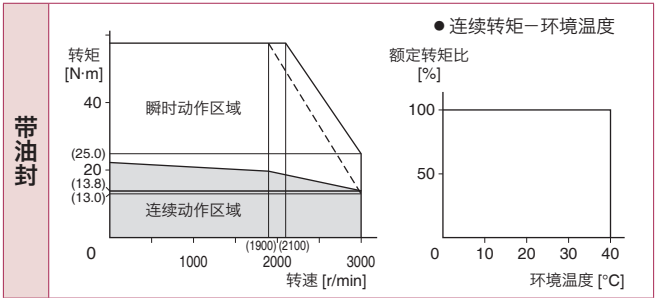
*1 电机型号中的□□表示电机构造。

*2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。

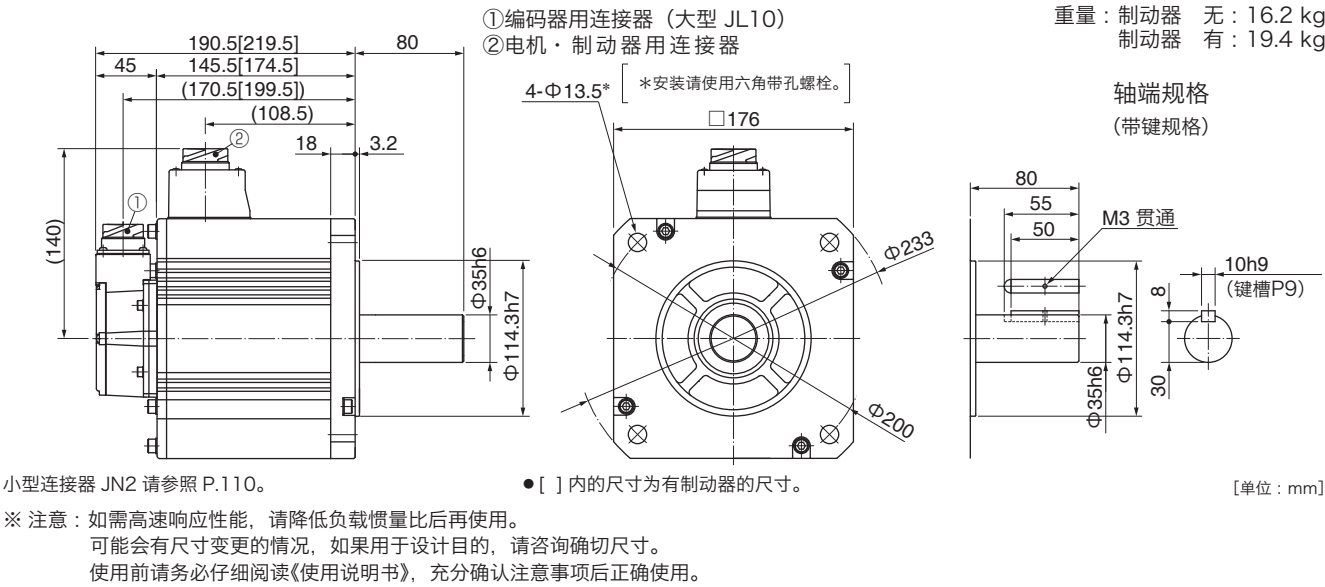
型号相关详情请参照 P.18。

*3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格			
		AC200 V 用	
电机型号 *1	IP67		MHMF502L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MFDLTB3SF
		通用通信型 *2	MFDLNB3SG
		通用型 *2	MFDLNB3SE
	外形标识		F 型
电源设备容量		(kVA)	7.5
额定输出		(W)	5000
额定转矩		(N·m)	23.9
堵转转矩		(N·m)	26.3
瞬时最大转矩		(N·m)	71.6
额定电流		(A(rms))	23.3
瞬时最大电流		(A(o-p))	99
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件		无限制 注2)
	DVOP4285×2并联		无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器		146
	有制动器		151
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		5 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率能	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)

(通过保持用制动器励磁后开放。)

(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	44.1 以上
吸引时间 (ms)	150 以下
释放时间 (ms) 注4)	30 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24 ±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

●注1)～注4)相关请参照P.163。

●驱动器外形尺寸图请参照 P.47。

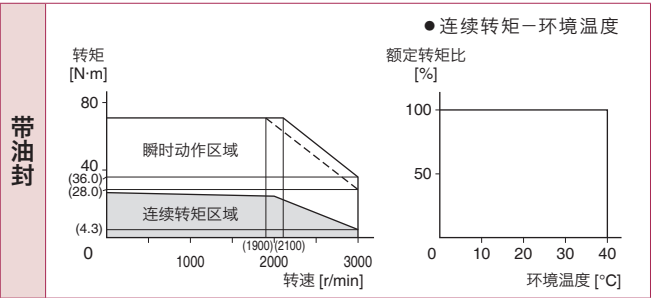
*1 电机型号中的□□表示电机构造。

*2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。

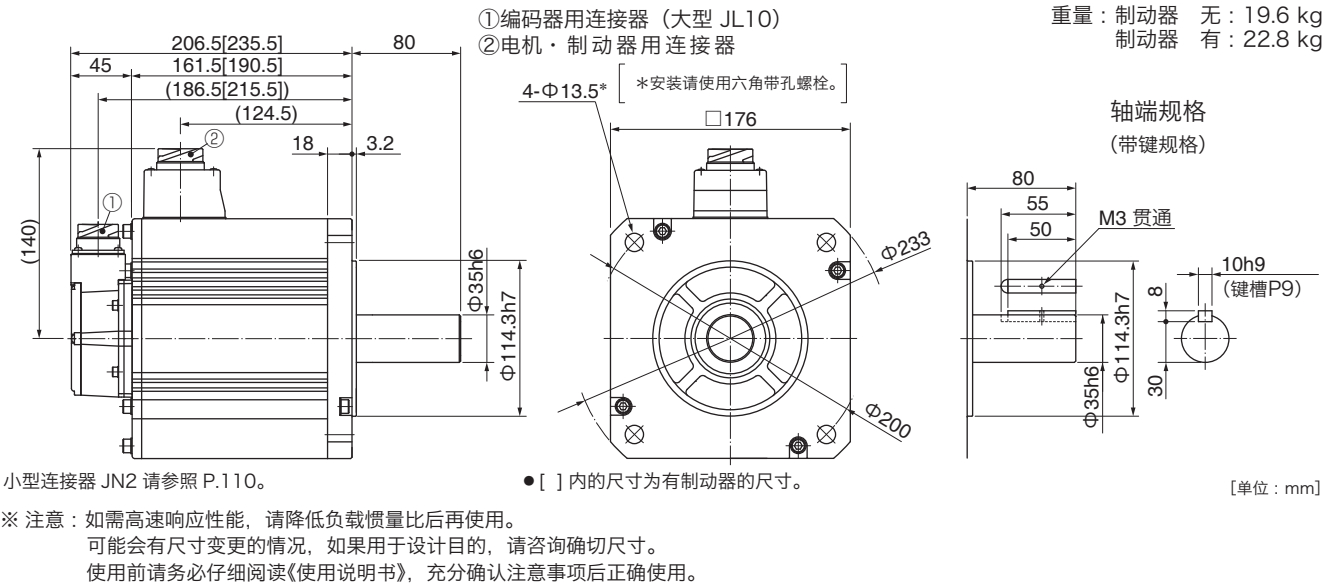
型号相关详情请参照 P.18。

*3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



A6 家族

电机规格

200 V

MDMF

1.0 kW

中惯量

□130 mm

规格

			AC200 V 用
电机型号 *1	IP67		MDMF102L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MDDLT45SF
		通用通信型 *2	MDDLN45SG
		通用型 *2	MDDLN45SE
	外形标识		D 型
电源设备容量		(kVA)	1.8
额定输出		(W)	1000
额定转矩		(N·m)	4.77
堵转转矩		(N·m)	5.25
瞬时最大转矩		(N·m)	14.3
额定电流		(A (rms))	5.2
瞬时最大电流		(A (o-p))	22
再生制动器频率 (次 / 分 注1)		无选购部件	无限制 注2)
		DVOP4284	无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)		无制动器	6.18
		有制动器	7.40
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)

(通过保持用制动器励磁后开放。)

(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

●注1)～注4)相关请参照P.163。

●驱动器外形尺寸图请参照 P.46。

*1 电机型号中的□□表示电机构造。

*2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。

型号相关详情请参照 P.18。

*3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

带油封

外形尺寸图

①编码器用连接器 (大型 JL10)

②电机・制动器用连接器

重量：制动器 无：4.6 kg
制动器 有：6.1 kg

轴端规格 (带键规格)

小型连接器 JN2 请参照 P.111。

●[] 内的尺寸为有制动器的尺寸。

※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。

可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。

使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

带油封

外形尺寸图

①编码器用连接器 (大型 JL10)

②电机・制动器用连接器

重量：制动器 无：5.7 kg
制动器 有：7.2 kg

轴端规格 (带键规格)

小型连接器 JN2 请参照 P.111。

●[] 内的尺寸为有制动器的尺寸。

※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。

可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。

使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

A6 家族

电机规格

200 V

MDMF

1.5 kW

中惯量

□130 mm

规格

			AC200 V 用
电机型号 *1	IP67		MDMF152L1□□
适用驱动器	型号	多功能型	MDDLT55SF
		通用通信型 *2	MDDLN55SG
		通用型 *2	MDDLN55SE
	外形标识		D 型
电源设备容量		(kVA)	2.3
额定输出		(W)	1500
额定转矩		(N·m)	7.16
堵转转矩		(N·m)	7.52
瞬时最大转矩		(N·m)	21.5
额定电流		(A (rms))	8.0
瞬时最大电流		(A (o-p))	34
再生制动器频率 (次 / 分 注1)		无选购部件	无限制 注2)
		DVOP4284	无限制 注2)
额定转速		(r/min)	2000
最高转速		(r/min)	3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)		无制动器	9.16
		有制动器	10.4
对应转子惯量的 推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下	
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式	
		每旋转 1 圈的分辨率	8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)

(通过保持用制动器励磁后开放。)

(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

●注1)～注4)相关请参照P.163。

●驱动器外形尺寸图请参照 P.46。

*1 电机型号中的□□表示电机构造。

*2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。

型号相关详情请参照 P.18。

*3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

带油封

外形尺寸图

①编码器用连接器 (大型 JL10)

②电机・制动器用连接器

重量：制动器 无：5.7 kg
制动器 有：7.2 kg

轴端规格 (带键规格)

小型连接器 JN2 请参照 P.111。

●[] 内的尺寸为有制动器的尺寸。

※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。

可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。

使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

87 | MINAS A6 Family

MINAS A6 Family | 88

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67 MDMF202L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型 MEDLT83SF
		通用通信型 *2 MEDLN83SG
		通用型 *2 MEDLN83SE
	外形标识 E 型	
电源设备容量 (kVA)		3.8
额定输出 (W)		2000
额定转矩 (N·m)		9.55
堵转转矩 (N·m)		10.0
瞬时最大转矩 (N·m)		28.6
额定电流 (A(rms))		9.9
瞬时最大电流 (A(o-p))		42
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		2000
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	12.1
	有制动器	13.3
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率 8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

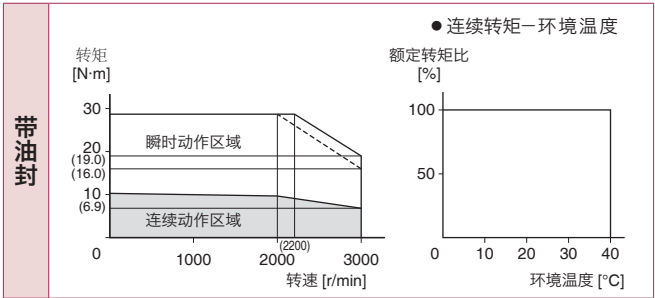
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

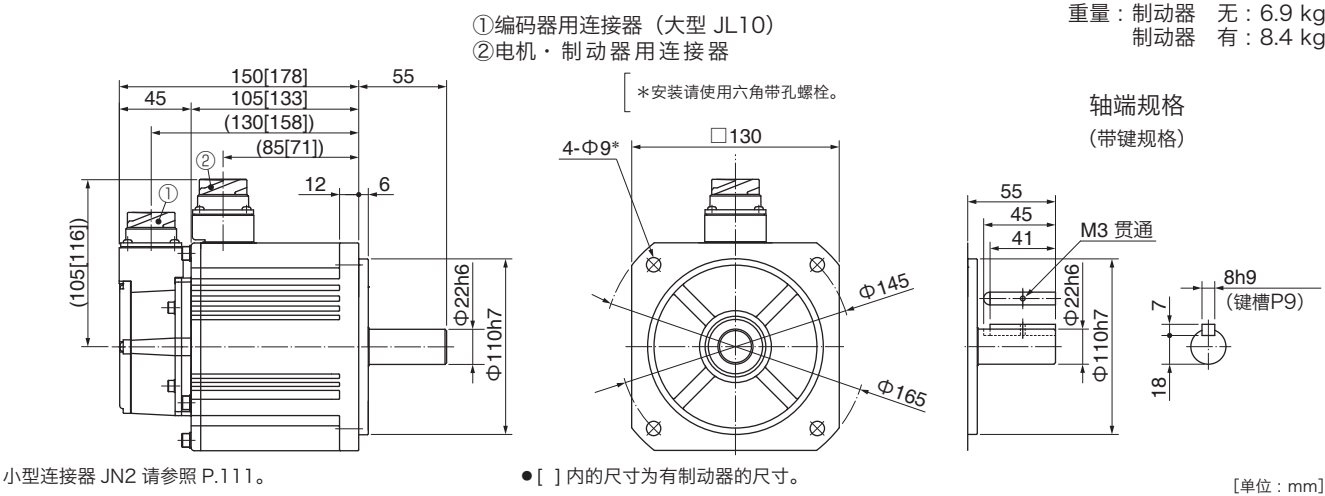
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	490
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67 MDMF302L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型 MFDLTA3SF
		通用通信型 *2 MFDLNA3SG
		通用型 *2 MFDLNA3SE
	外形标识 F 型	
电源设备容量 (kVA)		4.5
额定输出 (W)		3000
额定转矩 (N·m)		14.3
堵转转矩 (N·m)		15.0
瞬时最大转矩 (N·m)		43.0
额定电流 (A(rms))		16.4
瞬时最大电流 (A(o-p))		70
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		2000
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	18.6
	有制动器	19.6
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率 8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

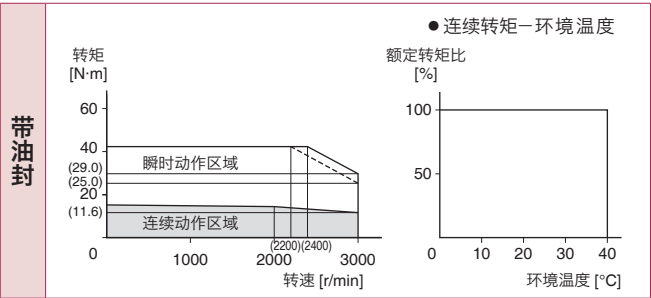
静摩擦转矩 (N·m)	22.0 以上
吸引时间 (ms)	110 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.90±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

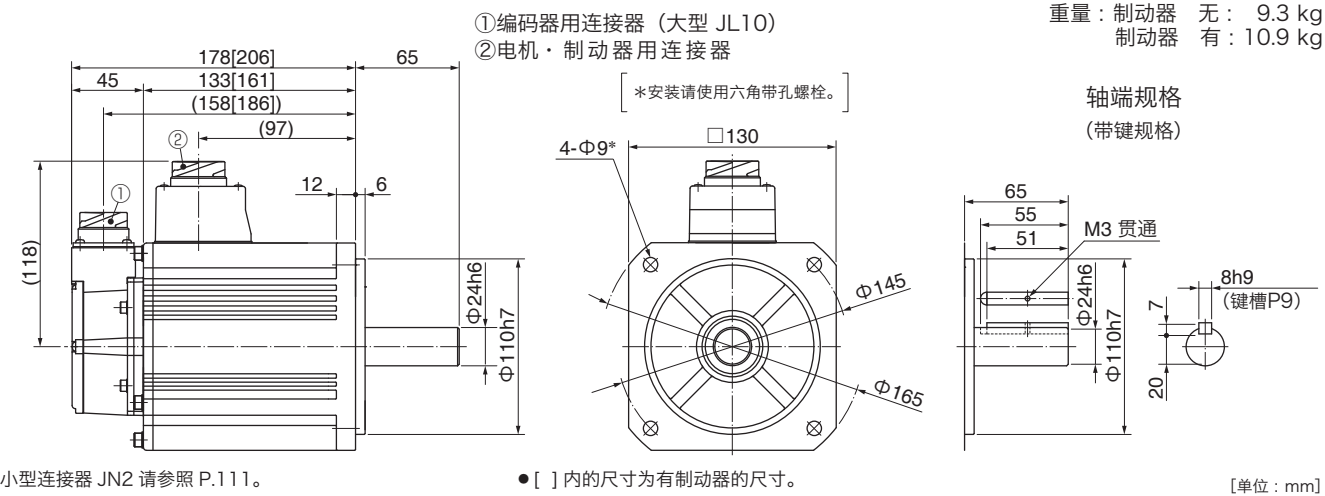
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67 MDMF402L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		4000
额定转矩 (N·m)		19.1
堵转转矩 (N·m)		22.0
瞬时最大转矩 (N·m)		57.3
额定电流 (A(rms))		20.0
瞬时最大电流 (A(o-p))		85
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		2000
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	46.9
	有制动器	52.3
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

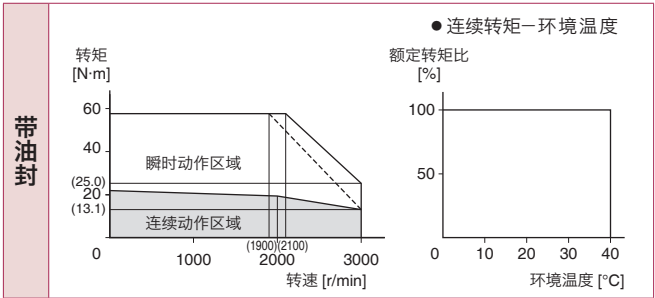
静摩擦转矩 (N·m)	25.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	25 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

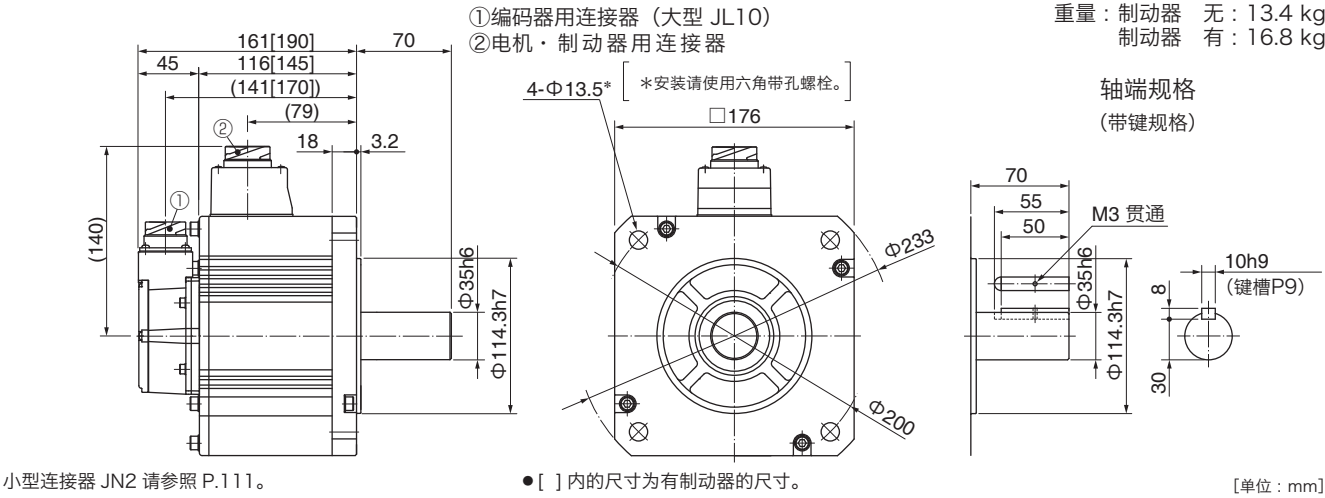
组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67 MDMF502L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		5000
额定转矩 (N·m)		23.9
堵转转矩 (N·m)		26.3
瞬时最大转矩 (N·m)		71.6
额定电流 (A(rms))		23.3
瞬时最大电流 (A(o-p))		99
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		2000
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	58.2
	有制动器	63.0
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率
		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

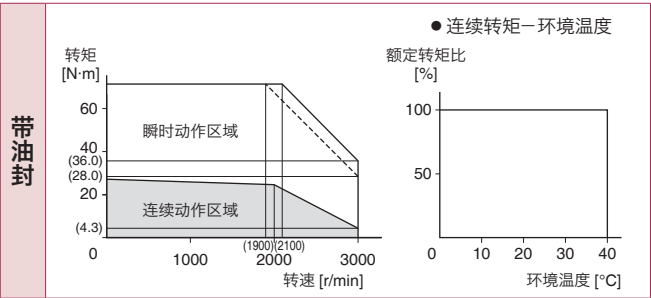
静摩擦转矩 (N·m)	44.1 以上
吸引时间 (ms)	150 以下
释放时间 (ms) 注4)	30 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

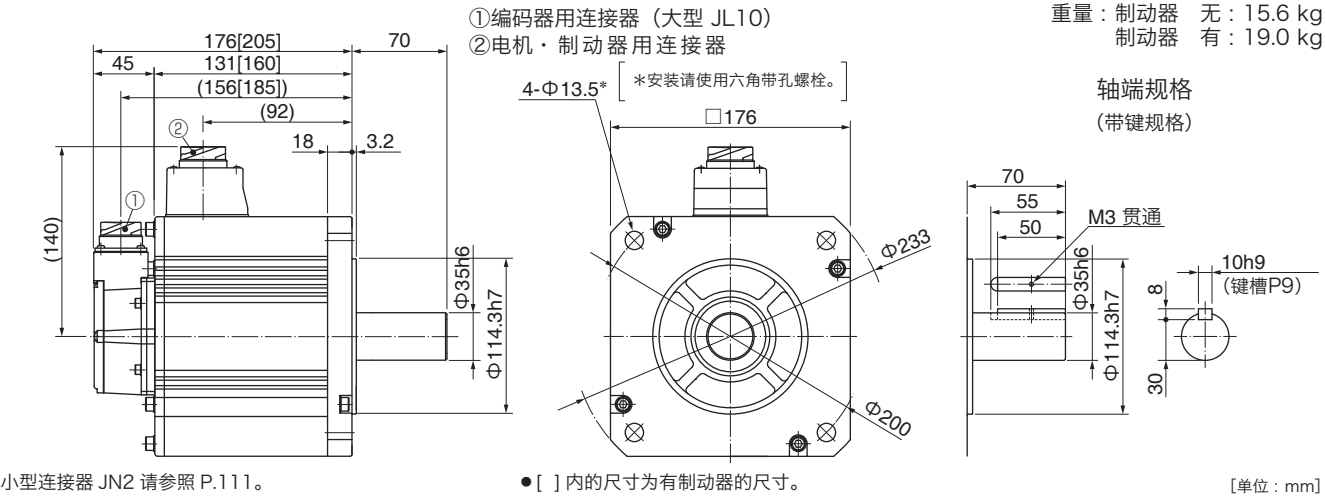
组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	784
	轴向载重 A, B 方向 (N)	343

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MGMF092L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MDDLTL45SF
		通用通信型 *2MDDLNL45SG
		通用型 *2MDDLNL45SE
	外形标识D 型	
电源设备容量 (kVA)		1.8
额定输出 (W)		850
额定转矩 (N·m)		5.41
堵转转矩 (N·m)		5.41
瞬时最大转矩 (N·m)		14.3
额定电流 (A(rms))		5.9
瞬时最大电流 (A(o-p))		22
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4284	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		1500
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	6.18
	有制动器	7.40
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

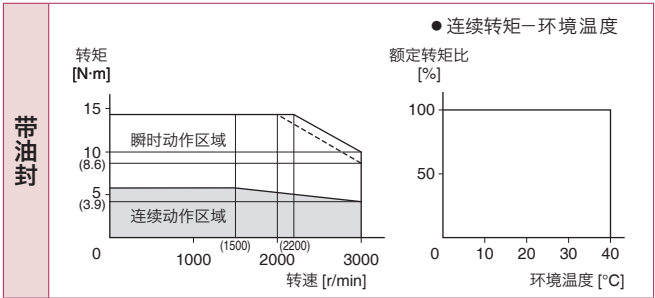
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

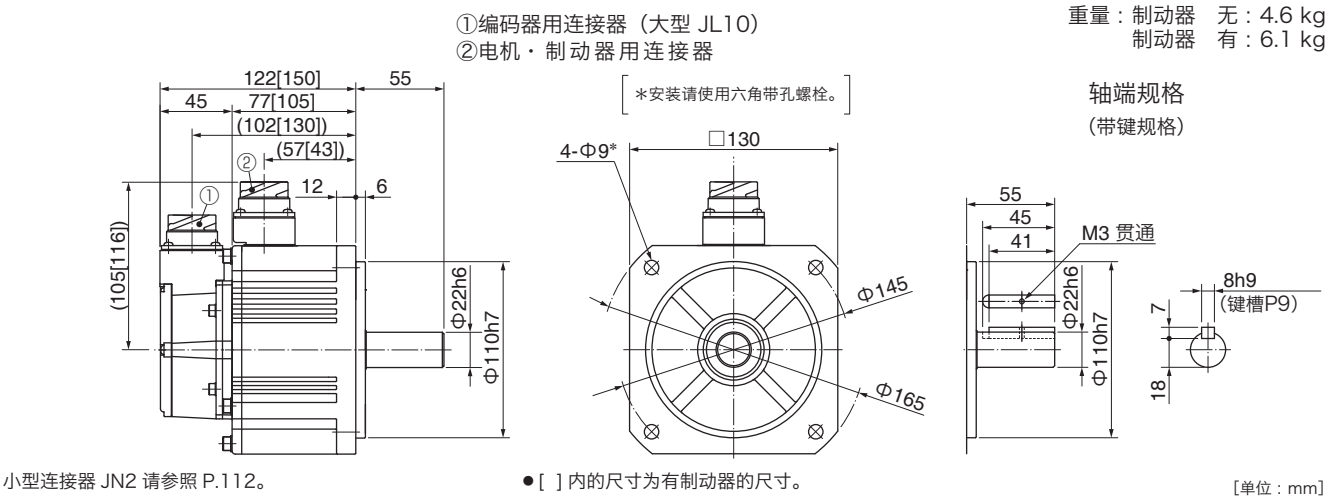
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MGMF132L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型MDDLTL55SF
		通用通信型 *2MDDLNL55SG
		通用型 *2MDDLNL55SE
	外形标识D 型	
电源设备容量 (kVA)		2.3
额定输出 (W)		1300
额定转矩 (N·m)		8.28
堵转转矩 (N·m)		8.28
瞬时最大转矩 (N·m)		23.3
额定电流 (A(rms))		9.3
瞬时最大电流 (A(o-p))		37
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4284	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		1500
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	9.16
	有制动器	10.4
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
		每旋转 1 圈的分辨率8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

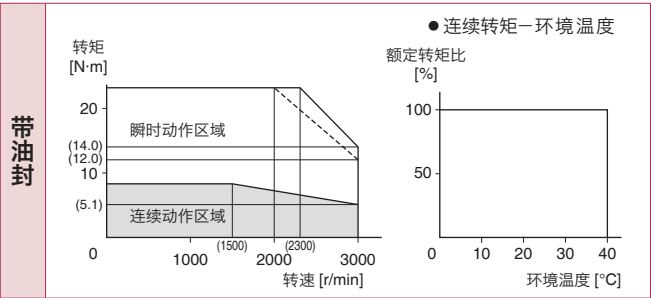
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24 ±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

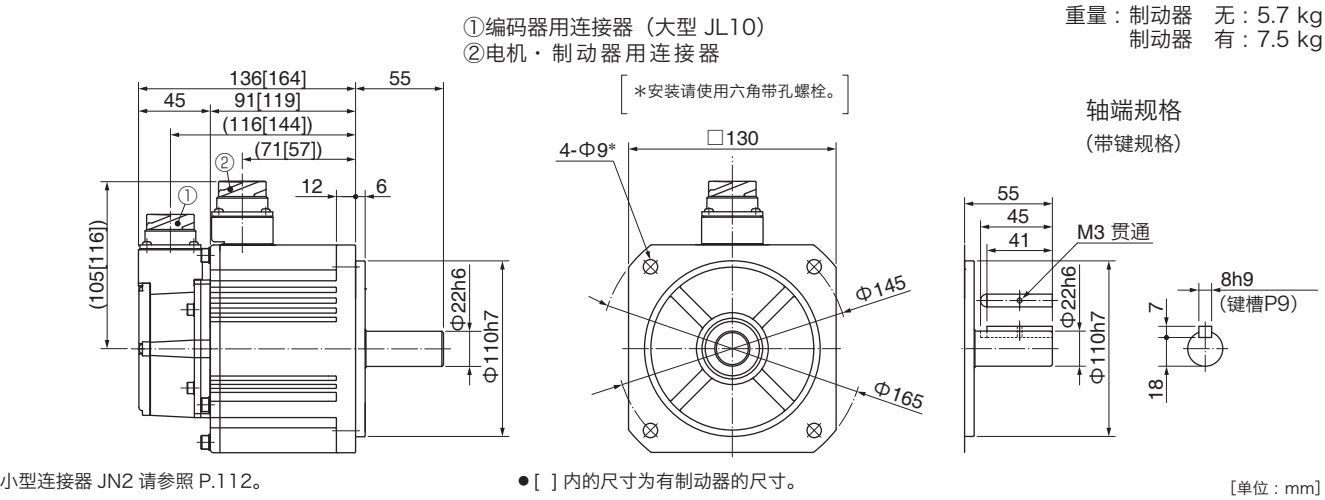
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.46。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



※ 注意：如需高速响应性能，请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况，如果用于设计目的，请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》，充分确认注意事项后正确使用。

规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MGMF182L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		3.8
额定输出 (W)		1800
额定转矩 (N·m)		11.5
堵转转矩 (N·m)		11.5
瞬时最大转矩 (N·m)		28.7
额定电流 (A (rms))		11.8
瞬时最大电流 (A (o-p))		42
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		1500
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	12.1
	有制动器	13.3
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

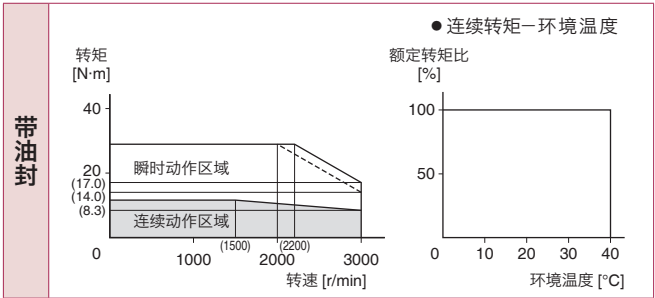
静摩擦转矩 (N·m)	13.7 以上
吸引时间 (ms)	100 以下
释放时间 (ms) 注4)	50 以下
励磁电流 DC (A)	0.79±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

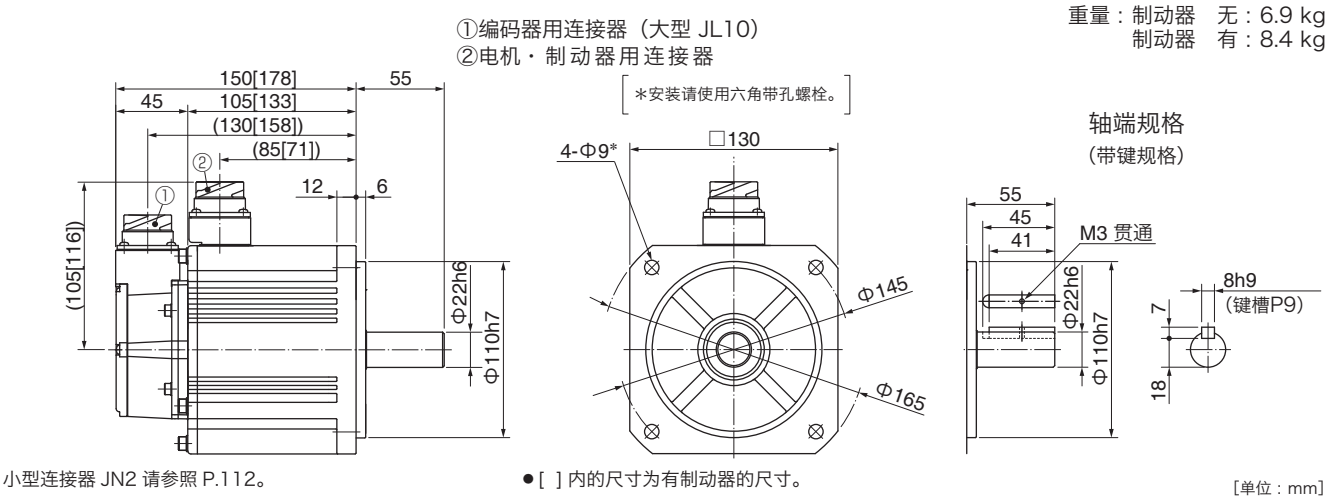
组装时	径向载重 P 方向 (N)	980
	轴向载重 A 方向 (N)	588
	轴向载重 B 方向 (N)	686
运转时	径向载重 P 方向 (N)	686
	轴向载重 A, B 方向 (N)	196

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67MGMF292L1□□	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		2900
额定转矩 (N·m)		18.5
堵转转矩 (N·m)		18.5
瞬时最大转矩 (N·m)		45.2
额定电流 (A (rms))		19.3
瞬时最大电流 (A (o-p))		67
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		1500
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	46.9
	有制动器	52.3
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)
(通过保持用制动器励磁后开放。
不能用作电机旋转中的制动用途。)

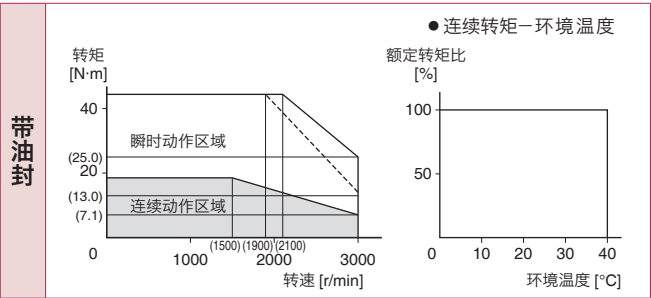
静摩擦转矩 (N·m)	25.0 以上
吸引时间 (ms)	80 以下
释放时间 (ms) 注4)	25 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

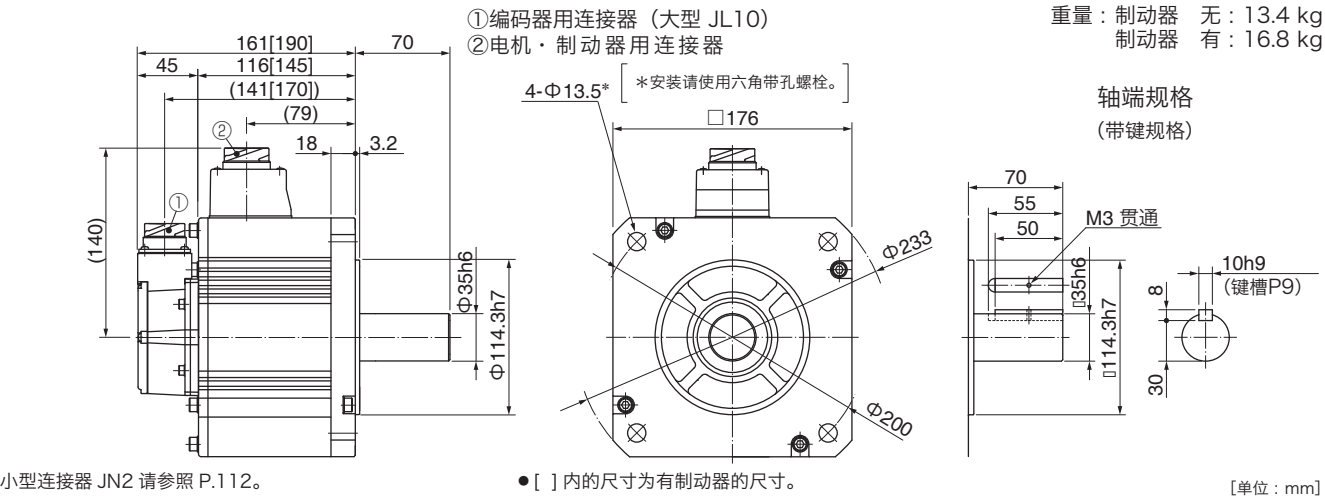
组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	1176
	轴向载重 A, B 方向 (N)	490

- 注1)～注4)相关请参照P.163。
- 驱动器外形尺寸图请参照 P.47。
- *1 电机型号中的□□表示电机构造。
- *2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。
- *3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



规格

AC200 V 用		
电机型号 *1	IP67	
适用驱动器	型号	多功能型
		通用通信型 *2
		通用型 *2
	外形标识	F 型
电源设备容量 (kVA)		7.5
额定输出 (W)		4400
额定转矩 (N·m)		28.0
堵转转矩 (N·m)		28.0
瞬时最大转矩 (N·m)		70.0
额定电流 (A(rms))		27.2
瞬时最大电流 (A(o-p))		96
再生制动器频率 (次 / 分 注1)	无选购部件	无限制 注2)
	DVOP4285×2并联	无限制 注2)
额定转速 (r/min)		1500
最高转速 (r/min)		3000
转子惯量 (× 10 ⁻⁴ kg·m ²)	无制动器	58.2
	有制动器	63.0
对应转子惯量的推荐负载惯量比 (注3)		10 倍以下
旋转式编码器规格 *3		23 bit 绝对式
每旋转 1 圈的分辨率		8388608

●制动器规格 (详情请参照 P.165)

(通过保持用制动器励磁后开放。)
(不能用作电机旋转中的制动用途。)

静摩擦转矩 (N·m)	44.1 以上
吸引时间 (ms)	150 以下
释放时间 (ms) 注4)	30 以下
励磁电流 DC (A)	1.29±10 %
释放电压 DC (V)	2 以上
励磁电压 DC (V)	24±2.4

●容许载重 (详情请参照 P.164)

组装时	径向载重 P 方向 (N)	1666
	轴向载重 A 方向 (N)	784
	轴向载重 B 方向 (N)	980
运转时	径向载重 P 方向 (N)	1470
	轴向载重 A, B 方向 (N)	490

●注1)～注4)相关请参照P.163。

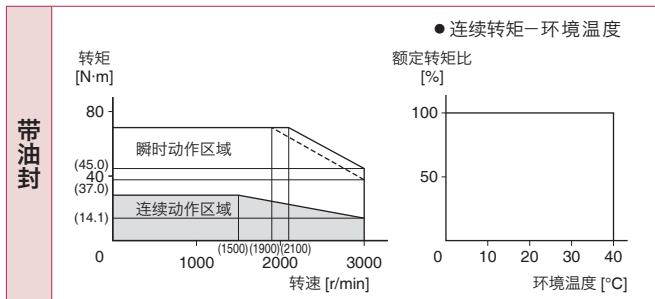
●驱动器外形尺寸图请参照 P.47。

*1 电机型号中的□□表示电机构造。

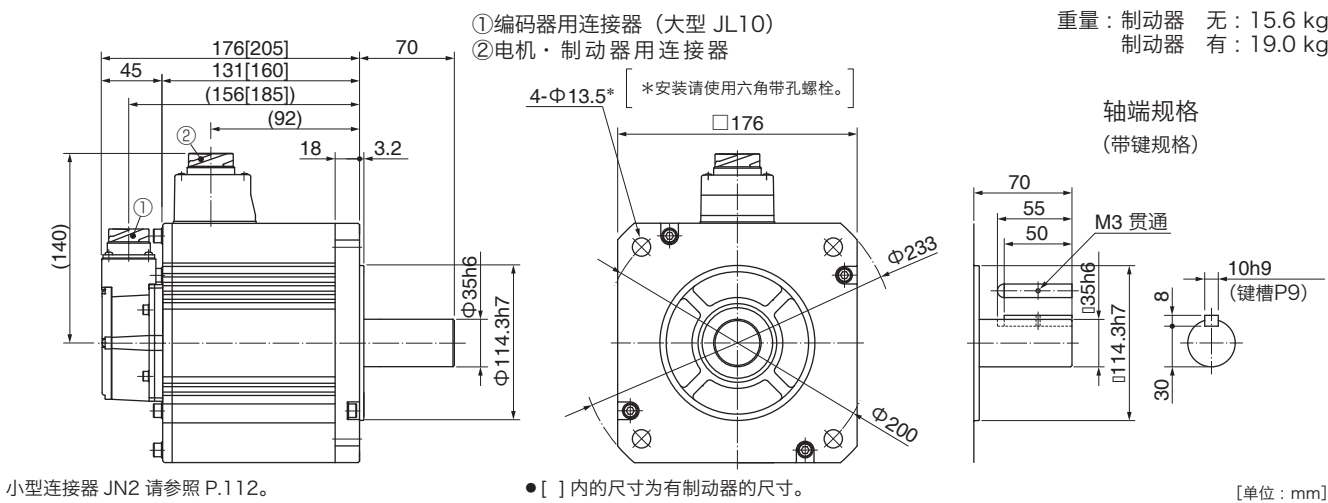
*2 通用型与通用通信型的驱动器为位置控制专用型。
型号相关详情请参照 P.18。

*3 作为增量式系统 (不使用多圈数据) 使用时请勿连接绝对式编码器用电池。

转矩特性 (驱动器电源电压 : AC200 V 时 (虚线表示电源下降 10% 时))



外形尺寸图



小型连接器 JN2 请参照 P.112。

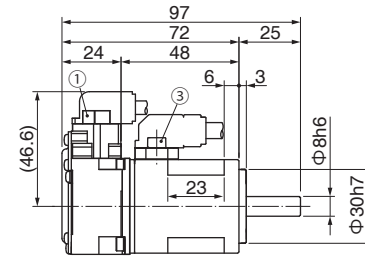
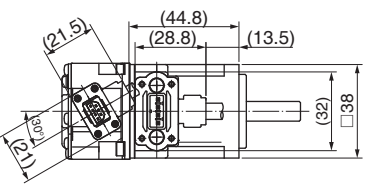
※ 注意 : 如需高速响应性能, 请降低负载惯量比后再使用。
可能会有尺寸变更的情况, 如果用于设计目的, 请咨询确切尺寸。
使用前请务必仔细阅读《使用说明书》, 充分确认注意事项后正确使用。

MSMF 50 W~200 W

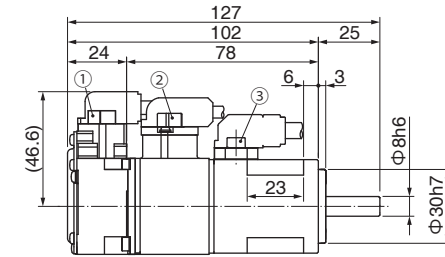
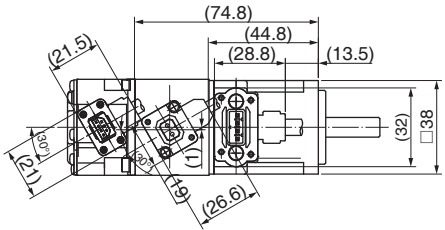
连接器型 (IP67)

●MSMF5AZL1□□

〈无制动器〉



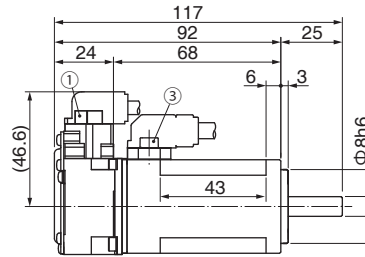
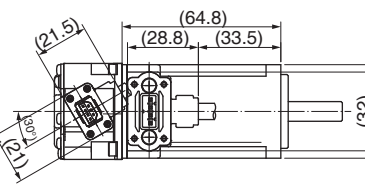
〈有制动器〉



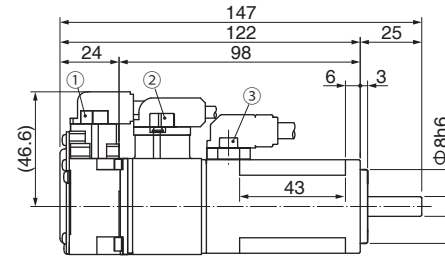
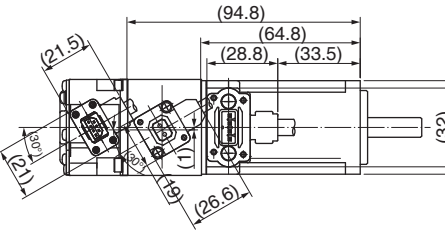
- ①编码器用连接器
- ②制动器用连接器
- ③电机用连接器

●MSMF01□L1□□

〈无制动器〉



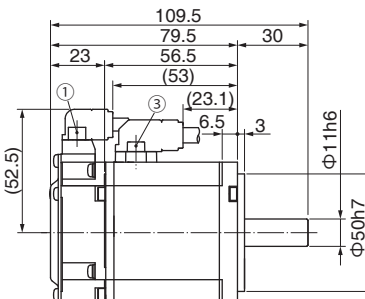
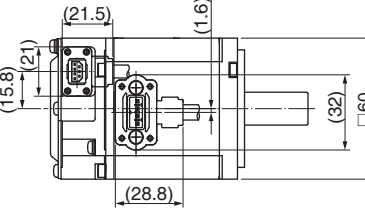
〈有制动器〉



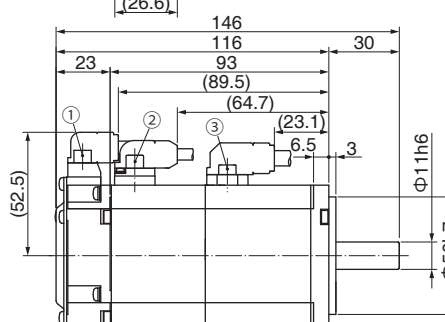
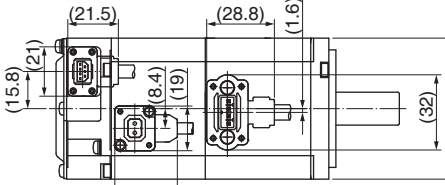
- ①编码器用连接器
- ②制动器用连接器
- ③电机用连接器

●MSMF02□L1□□

〈无制动器〉



〈有制动器〉



- ①编码器用连接器
- ②制动器用连接器
- ③电机用连接器

※电机规格、安装尺寸 (法兰部) 请参照 P.49~P.54。