AX1R

直驱马达

执行器(高精度型)



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	1
● 型号表示方法	5
● 规格	6
● 外形尺寸图	7
● 速度、最大扭矩特性	12
・相关部件	48
・选型	51
⚠使用注意事项	55
选型规格检查表	61



直驱马达

AX1R Series

高精度型（分度精度、输出轴跳动等）

- 最大扭矩：22・45・75・150・210 N·m
- 对应驱动器：AXD-S/H

型号表示方法

AX1R - 022 N - BS NN

❶ ❷ ❸

❶ 大小（最大扭矩）	
022	22N・m
045	45N・m
075	75N・m
150	150N・m
210	210N・m

❷ 接插件安装方向	
N	标准（接插件横向安装）
D	接插件下方安装

❸ 安装底座 ※3	
NN	标准（无安装底座）
BS	带安装底座

※1：驱动器请按照以下对应表进行选择。

驱动器电源电压对应表

驱动器类型 / 机种	三相・单相AC200～240V	
	AXD-S 型	AXD-H 型
AX1R-022	●	
AX1R-045	●	
AX1R-075	●	
AX1R-150		●
AX1R-210		●

※2：使用单相AC200V时，扭矩限制范围的计算与通常情况不同。
关于使用可否的判定，请务必咨询本公司。

※3：选择带❸安装底座“BS”选择项时，无法使用下面的定位销孔。
表面处理为无电解镀镍。

※4：定位销孔有时无表面处理。

※特注产品不对应CE、UKCA、UL/cUL及RoHS标准。

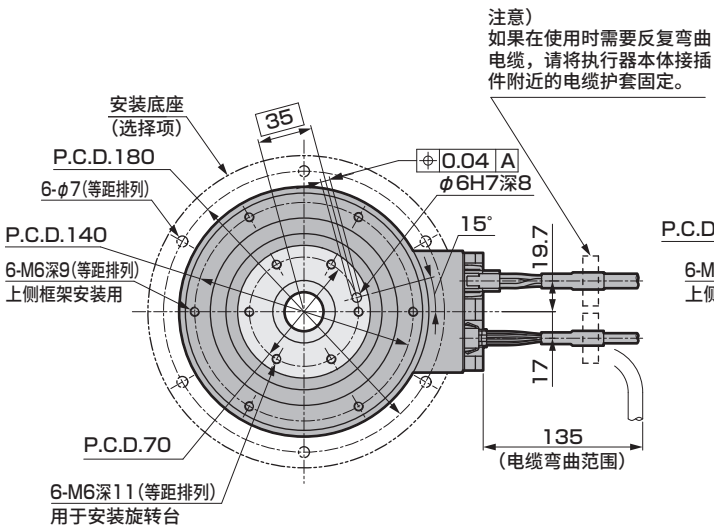
执行器规格

项　目		AX1R-022	AX1R-045	AX1R-075	AX1R-150	AX1R-210
最大输出扭矩	N·m	22	45	75	150	210
连续输出扭矩	N·m	7	15	25	50	70
最快转速	rpm	240(※1)		140	120	
允许轴向负载	N	600		2200		
允许力矩负载	N·m	19	38	70	140	170
输出轴惯性力矩	kg·m²	0.00505	0.00790	0.03660	0.05820	0.09280
允许负载惯性力矩	kg·m²	0.6	0.9	4.0	6.0	10.0
分度精度(※4)	秒	±15				
重复精度(※4)	秒	±5				
输出轴摩擦扭矩	N·m	2.0		8.0		
分辨率	P/rev	540672/2097152(※2)				
绝缘等级		F类				
耐电压		AC1500V 1分钟				
绝缘电阻		10MΩ以上DC500V				
使用环境温度		0～40℃				
使用环境湿度		20～85%RH　不得结露				
保存环境温度		−20～80℃				
保存环境湿度		20～90%RH　不得结露				
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘				
重量	kg	8.9(10.8)(※3)	12.0(13.9)(※3)	23.0(27.1)(※3)	32.0(36.1)(※3)	44.0(48.1)(※3)
输出轴跳动(※4)	mm	0.01				
输出轴端面跳动(※4)	mm	0.01				
防护等级		IP20				

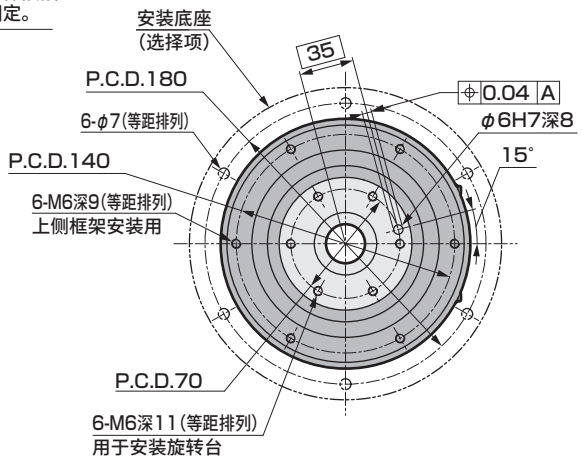
※1：分辨率2097152P/rev条件时，请使用140rpm以下的速度。
※2：出厂状态时分辨率为540672P/rev，可通过PC软件将分辨率切换为2097152P/rev。
※3：(　)内为带安装底座选择项的执行器重量。
※4：关于分度精度、重复精度、输出轴跳动、输出轴端面跳动的解释，请参阅第54页“术语解释”。

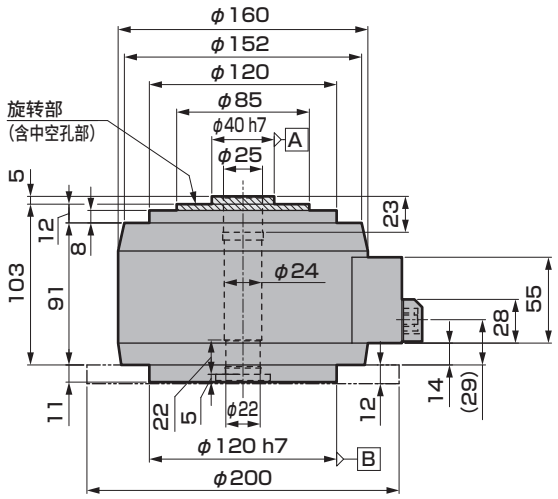
外形尺寸图

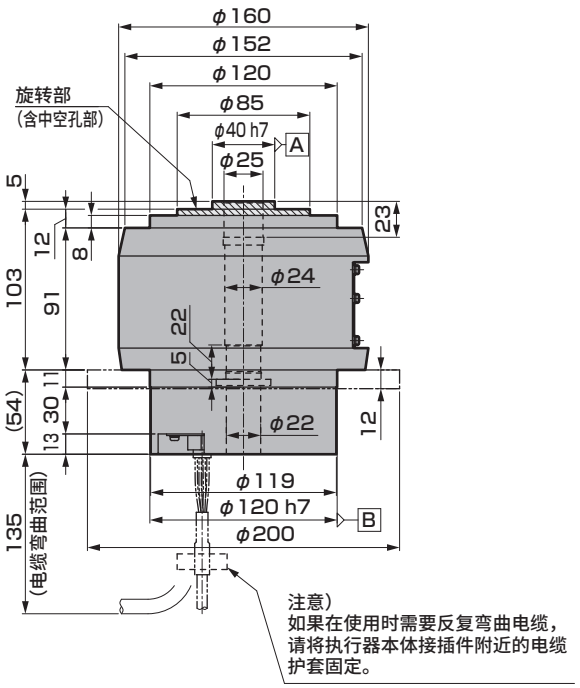
● AX1R-022N

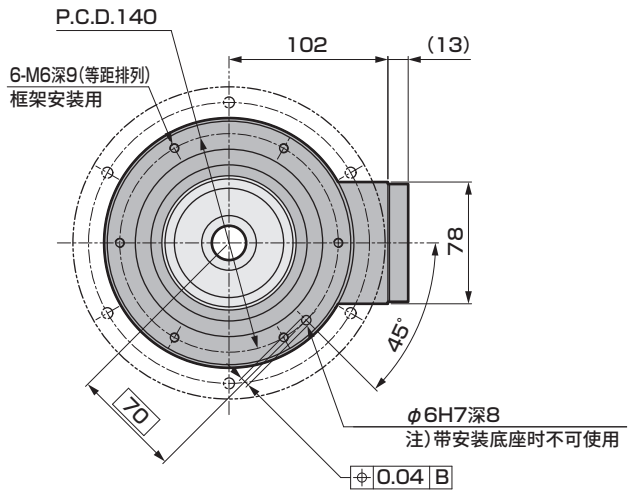


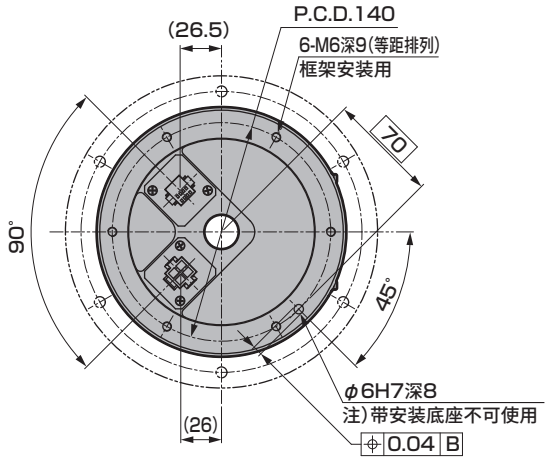
● AX1R-022D







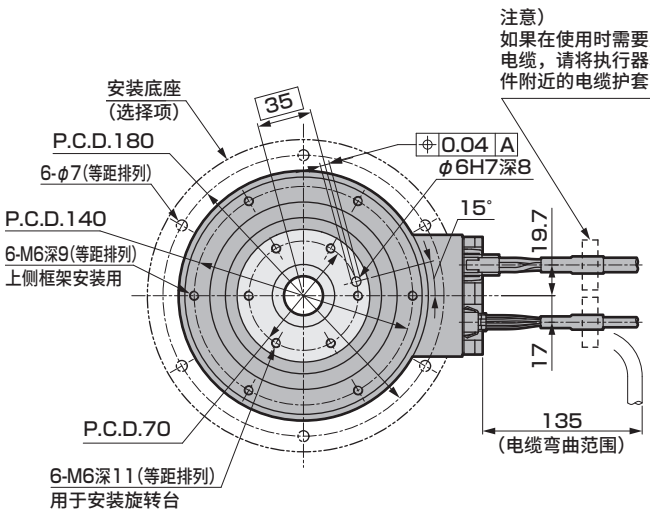




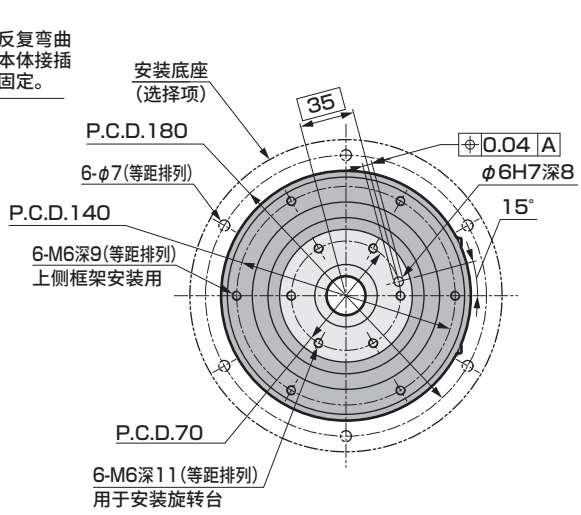
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

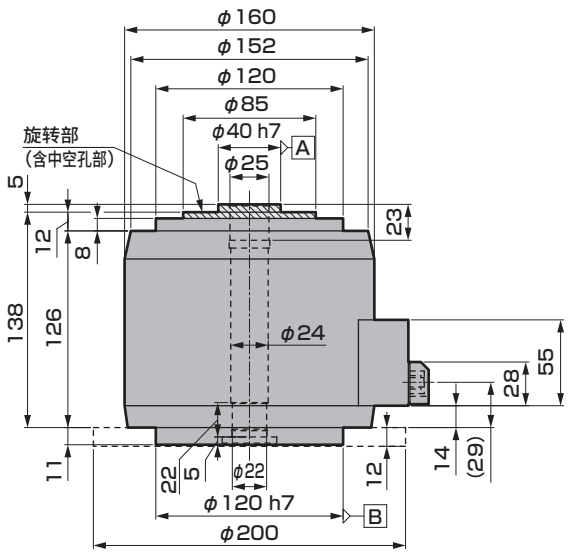
外形尺寸图

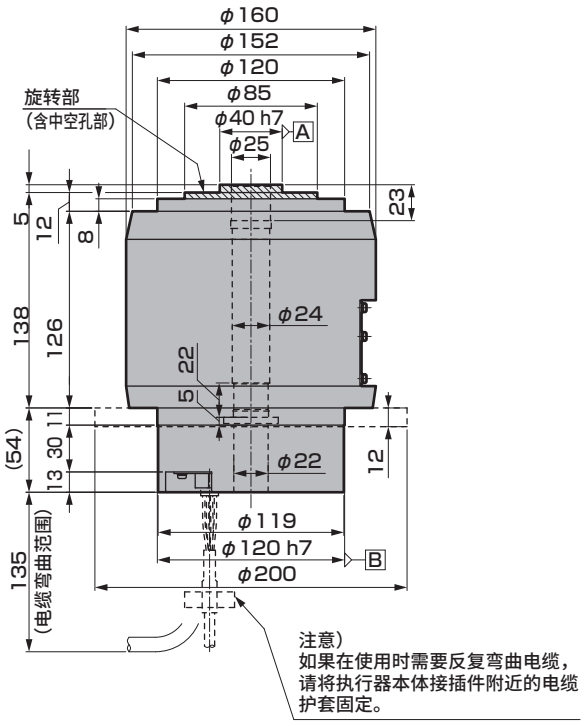
● AX1R-045N

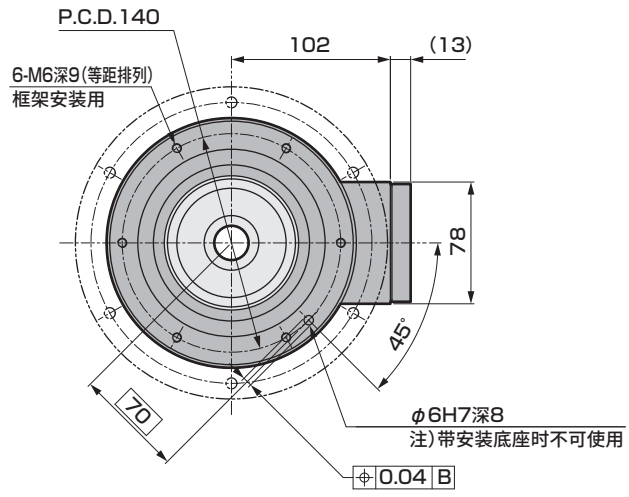


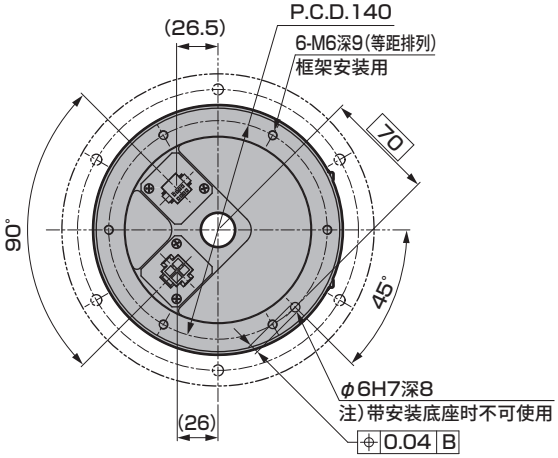
● AX1R-045D







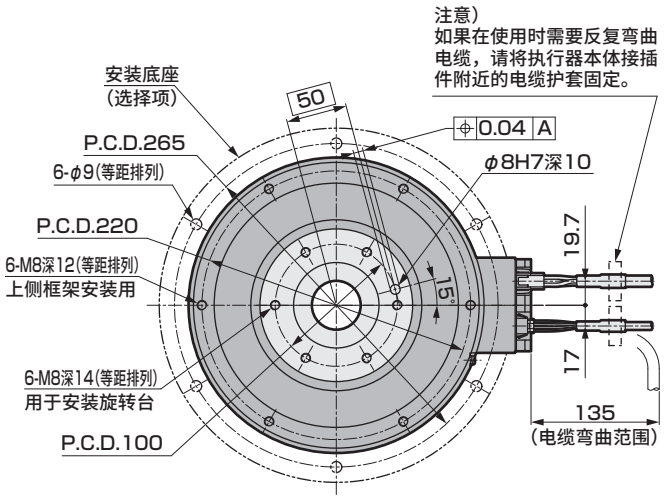




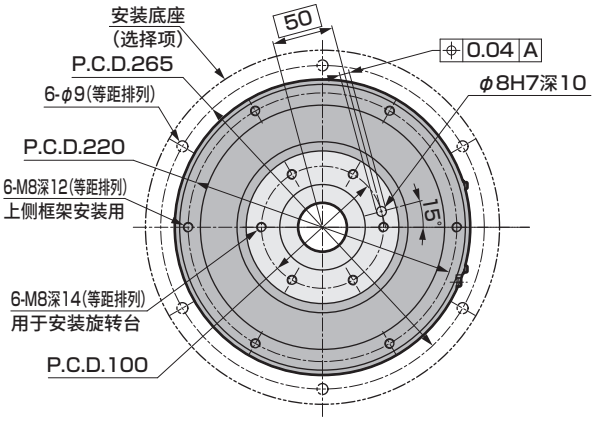
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

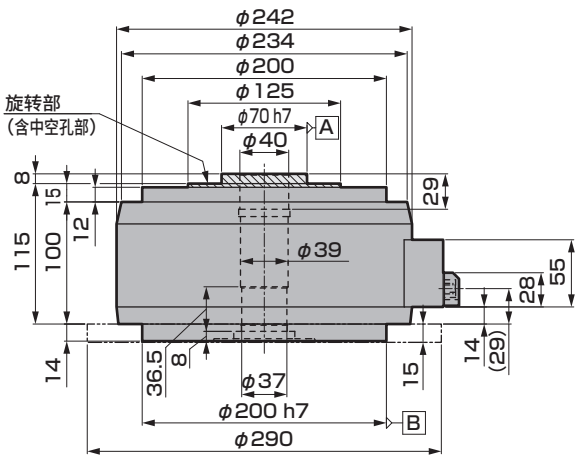
外形尺寸图

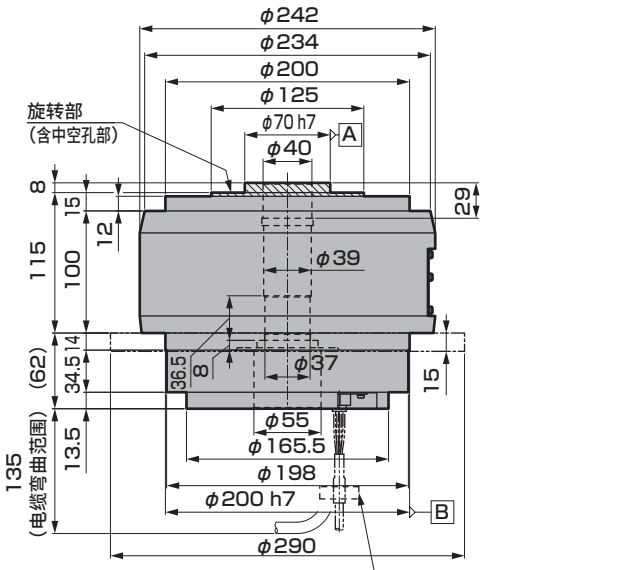
● AX1R-075N



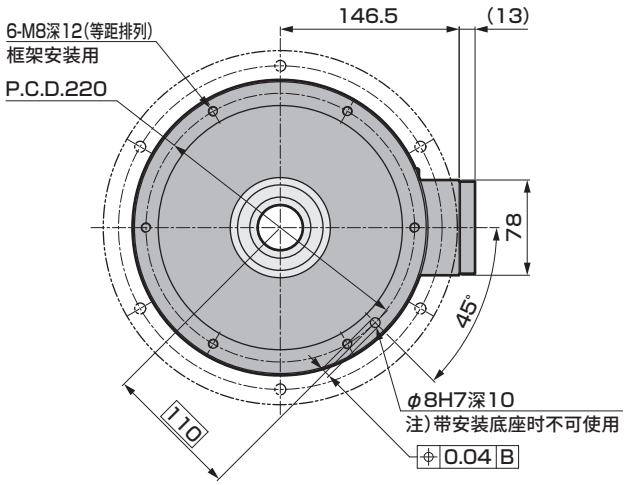
● AX1R-075D

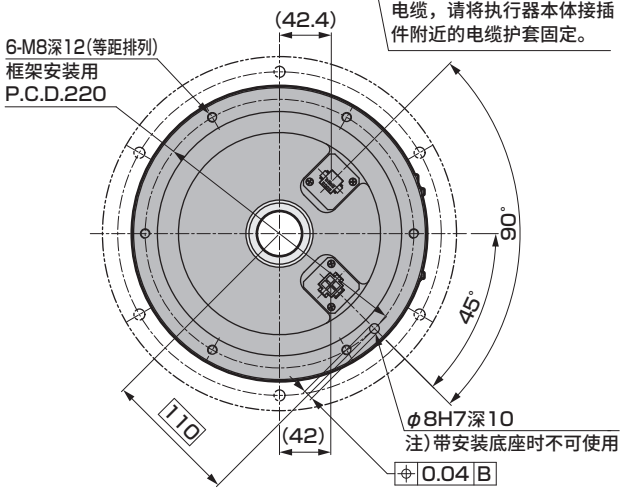






注意）
如果在使用时需要反复弯曲电缆，请将执行器本体接插件附近的电缆护套固定。

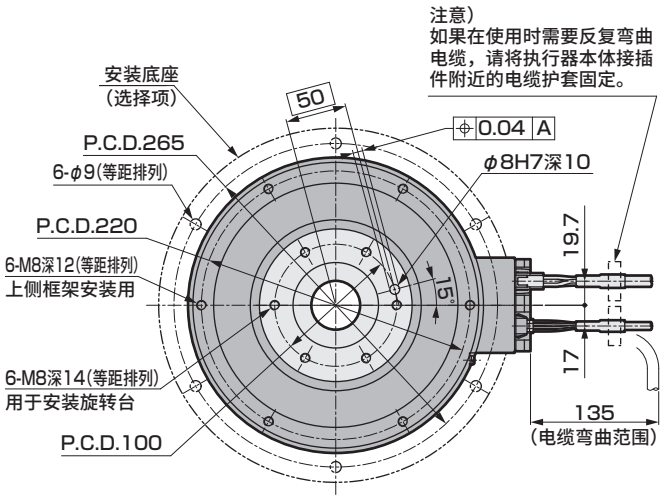


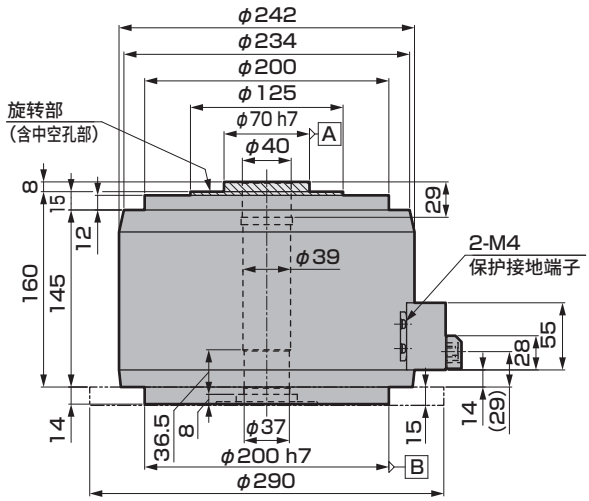


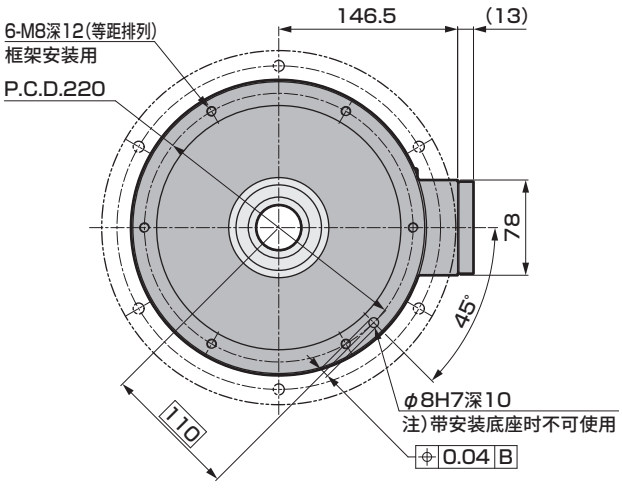
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

外形尺寸图

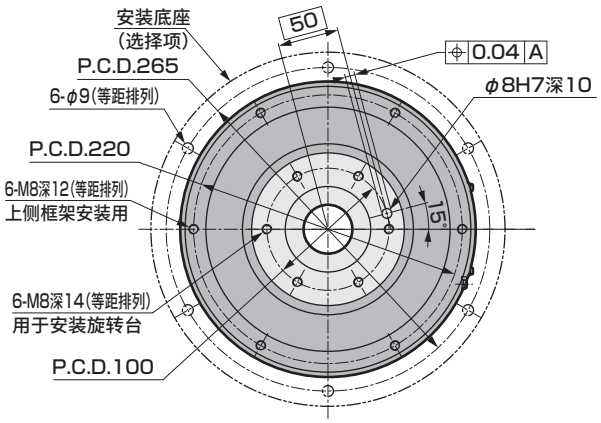
● AX1R-150N

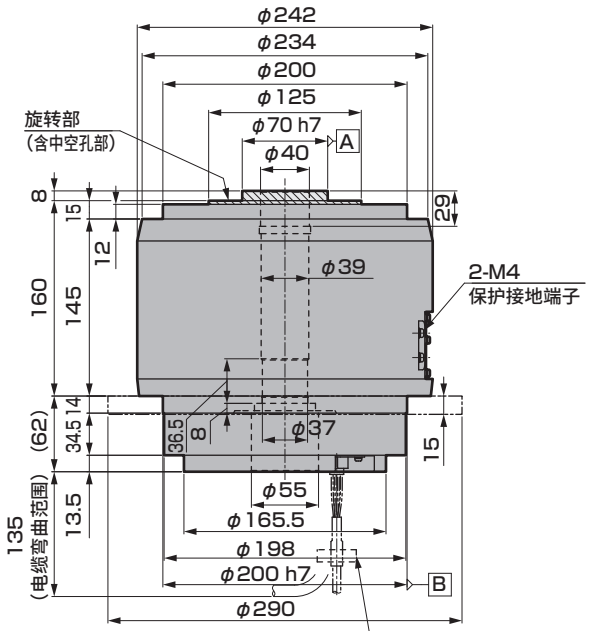




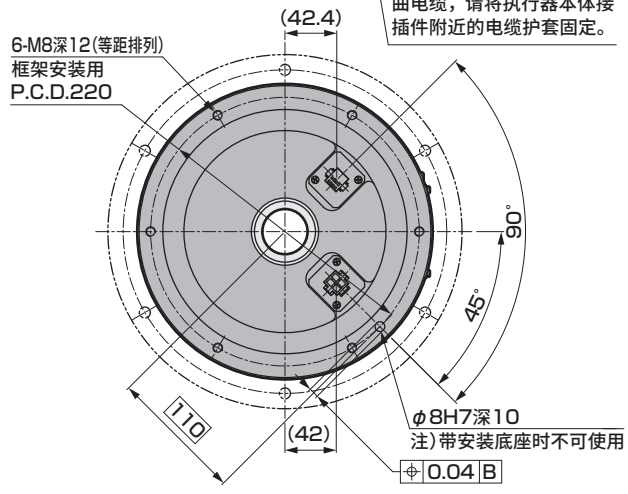


● AX1R-150D





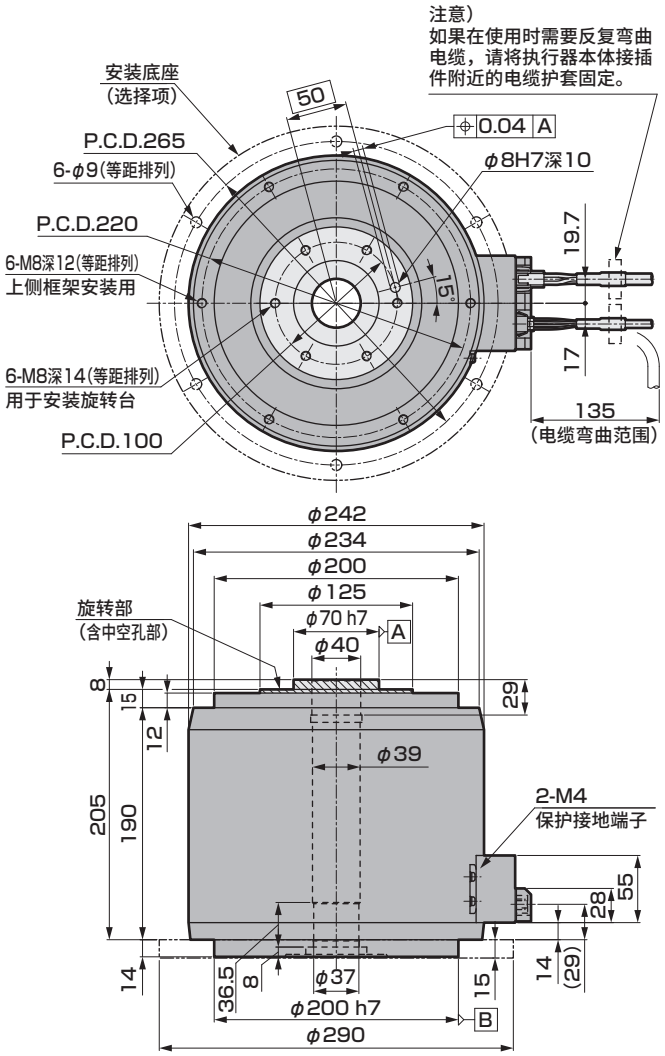
注意）
如果在使用时需要反复弯曲电缆，请将执行器本体接插件附近的电缆护套固定。



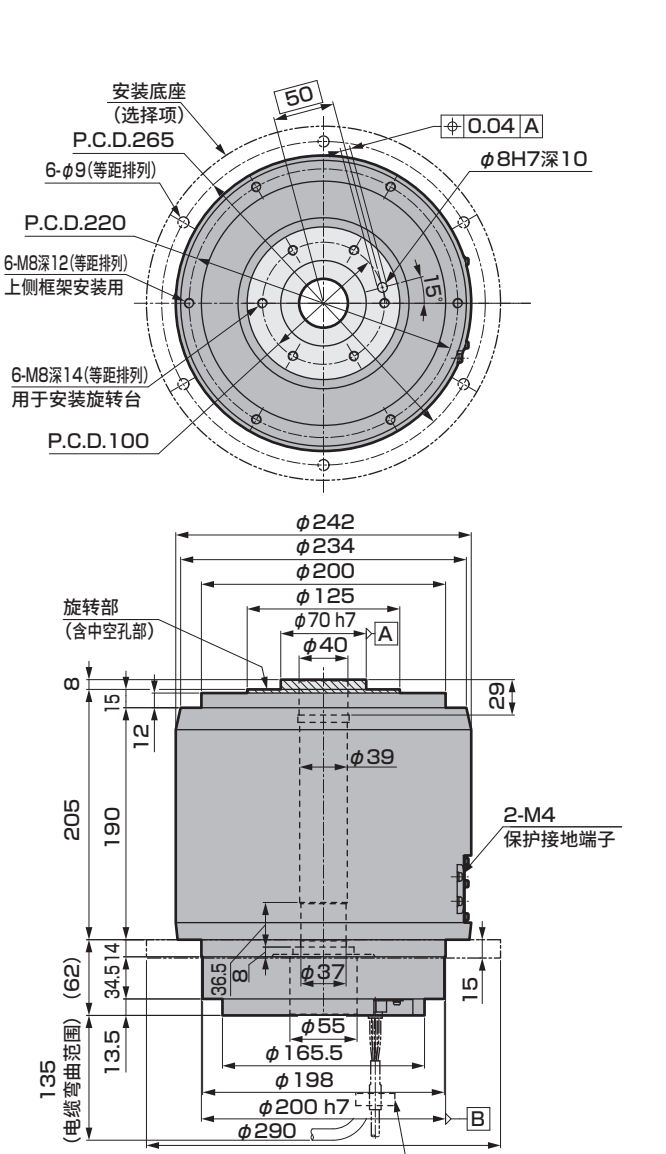
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

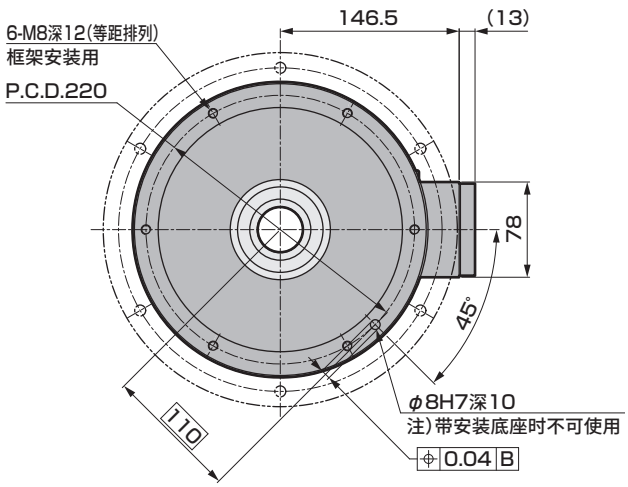
外形尺寸图

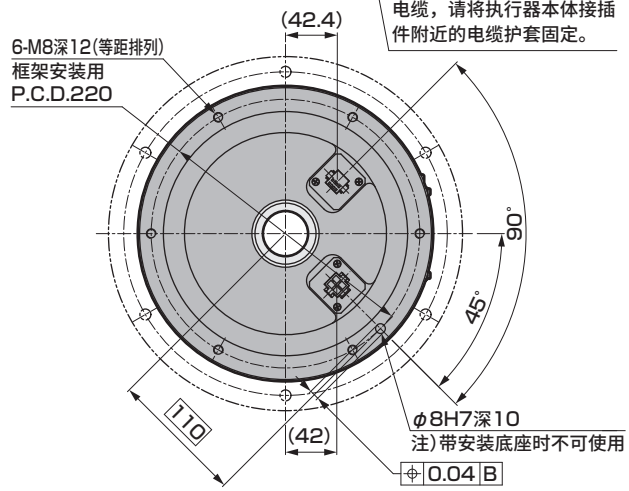
● AX1R-210N



● AX1R-210D



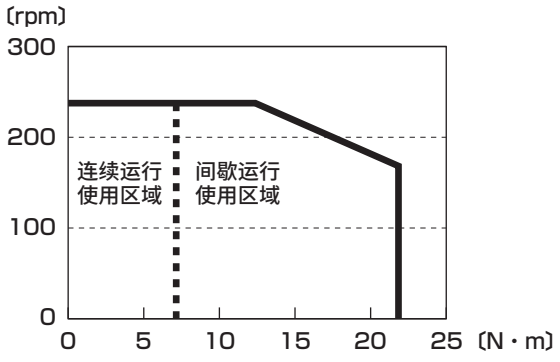




※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

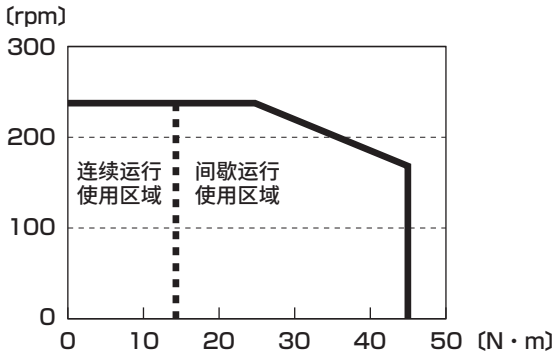
速度、最大扭矩特性

● AX1R-022



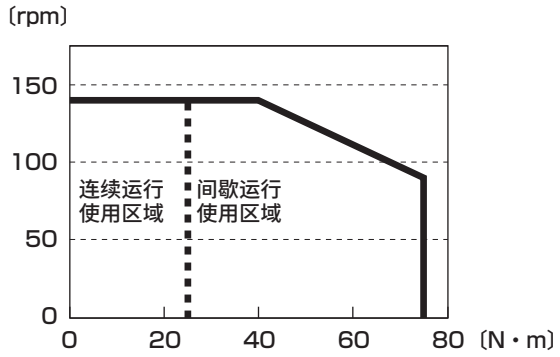
※该图表为三相AC200V时的特性。

● AX1R-045



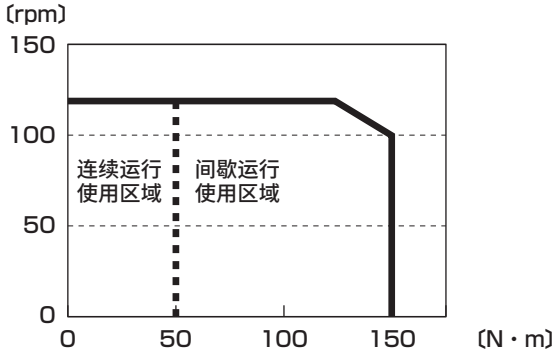
※该图表为三相AC200V时的特性。

● AX1R-075



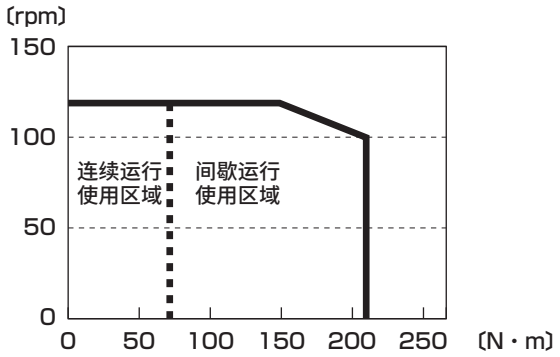
※此图为三相AC200V时的特性。

● AX1R-150



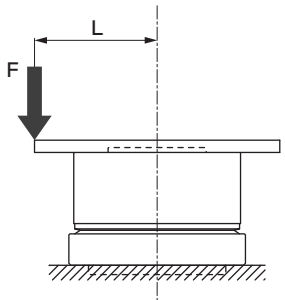
※该图表为三相AC200V时的特性。

● AX1R-210



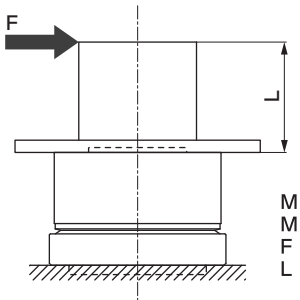
※该图表为三相AC200V时的特性。

力矩负载(简易计算公式)



M(N·m)=F(N)×L(m)
M：力矩负载
F ：负载
L ：与输出轴中心的距离

(图a)



M(N·m)=F(N)×(L+0.02)(m)
M：力矩负载
F ：负载
L ：与输出轴法兰面的距离

(图b)

AX2R

直驱马达

执行器(高速旋转型)



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	1
● 型号表示方法	15
● 规格	16
● 外形尺寸图	17
● 速度、最大扭矩特性	20
・相关部件	48
・选型	51
⚠使用注意事项	55
选型规格检查表	61



直驱马达

AX2R Series

高速旋转型（最高转速300rpm）
●最大扭矩：6・12・18 N·m
●对应驱动器：AXD-S

型号表示方法

AX2R - 018 N - BS NN
❶ ❷

❶ 大小（最大扭矩）	
006	6N·m
012	12N·m
018	18N·m

❷ 安装底座 ※4	
NN	标准（无安装底座）
BS	带安装底座

※1：驱动器请按照以下对应表进行选择。

驱动器电源电压对应表

机种 \ 驱动器类型	三相・单相AC200～240V	
	AXD-S 型	AXD-H 型
AX2R-006	●	
AX2R-012	●	
AX2R-018	●	

※2：使用单相AC200V时，扭矩限制范围的计算与通常情况不同。关于使用可否的判定，请另外咨询本公司。
※3：本体引出电缆不是可动电缆。
※4：选择带安❷装底板“BS”选择项时，
无法使用下面的定位销孔。
表面处理为无电解镀镍处理。
※5：定位销孔有时无表面处理。
※6：本体表面处理为无电解镀镍处理。

※特注产品不对应CE、UKCA、UL/cUL及RoHS标准。

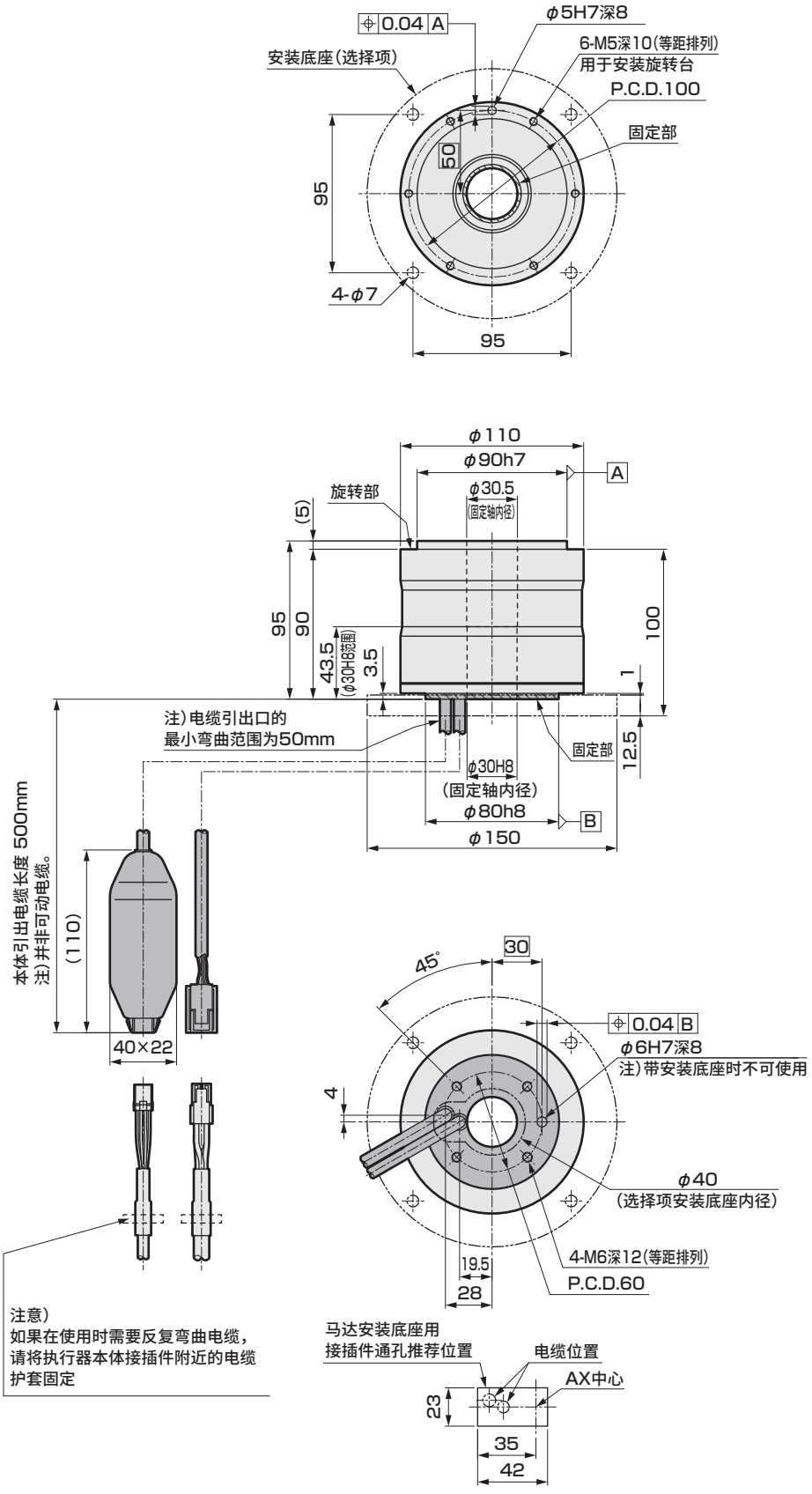
执行器规格

项 目		AX2R-006	AX2R-012	AX2R-018
最大输出扭矩	N·m	6	12	18
连续输出扭矩	N·m	2	4	6
最快转速	rpm	300(※1)		
允许轴向负载	N	1000		
允许力矩负载	N·m	40		
输出轴惯性力矩	kg·m²	0.00575	0.00695	0.00910
允许负载惯性力矩	kg·m²	0.3	0.4	0.5
分度精度(※4)	秒	±30		
重复精度(※4)	秒	±5		
输出轴摩擦扭矩	N·m	0.6		0.7
分辨率	P/rev	540672/2097152(※2)		
绝缘等级		F类		
耐电压		AC1500V 1分钟		
绝缘电阻		10MΩ以上DC500V		
使用环境温度		0~40℃		
使用环境湿度		20~85%RH 不得结露		
保存环境温度		−20~80℃		
保存环境湿度		20~90%RH 不得结露		
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘		
重量	kg	4.7(6.0)(※3)	5.8(7.1)(※3)	7.5(8.8)(※3)
输出轴跳动(※4)	mm	0.03		
输出轴端面跳动(※4)	mm	0.03		
防护等级		IP20		

※1：分辨率2097152P/rev条件时，请使用140rpm以下的速度。
※2：出厂状态时分辨率为540672P/rev，可通过PC软件将分辨率切换为2097152P/rev。
※3：( )内为带安装底座选择项的执行器重量。
※4：关于分度精度、重复精度、输出轴跳动、输出轴端面跳动的解释，请参阅第54页“术语解释”。

外形尺寸图

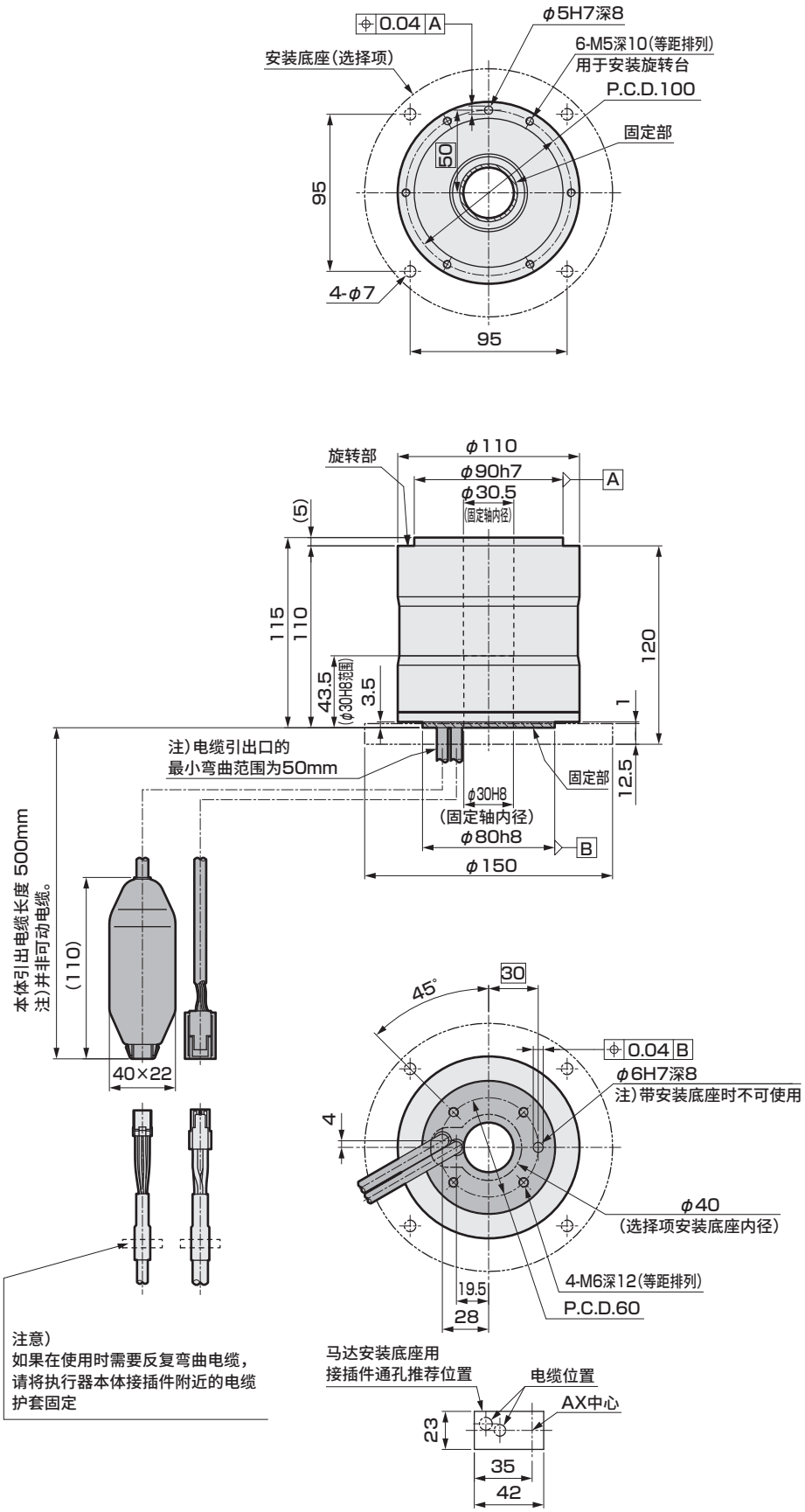
● AX2R-006



※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图不同。
利用原点偏移功能，可设定任意的原点位置。
※2：执行器部的引出电缆不是可动电缆。请务必在接插件部进行固定，避免其可动。
此外，请勿抓住引出电缆抬起本体或对其施加过大的力。
否则可能会导致误动作、报警的发生，或者接插件部的损坏、断线。

外形尺寸图

● AX2R-012

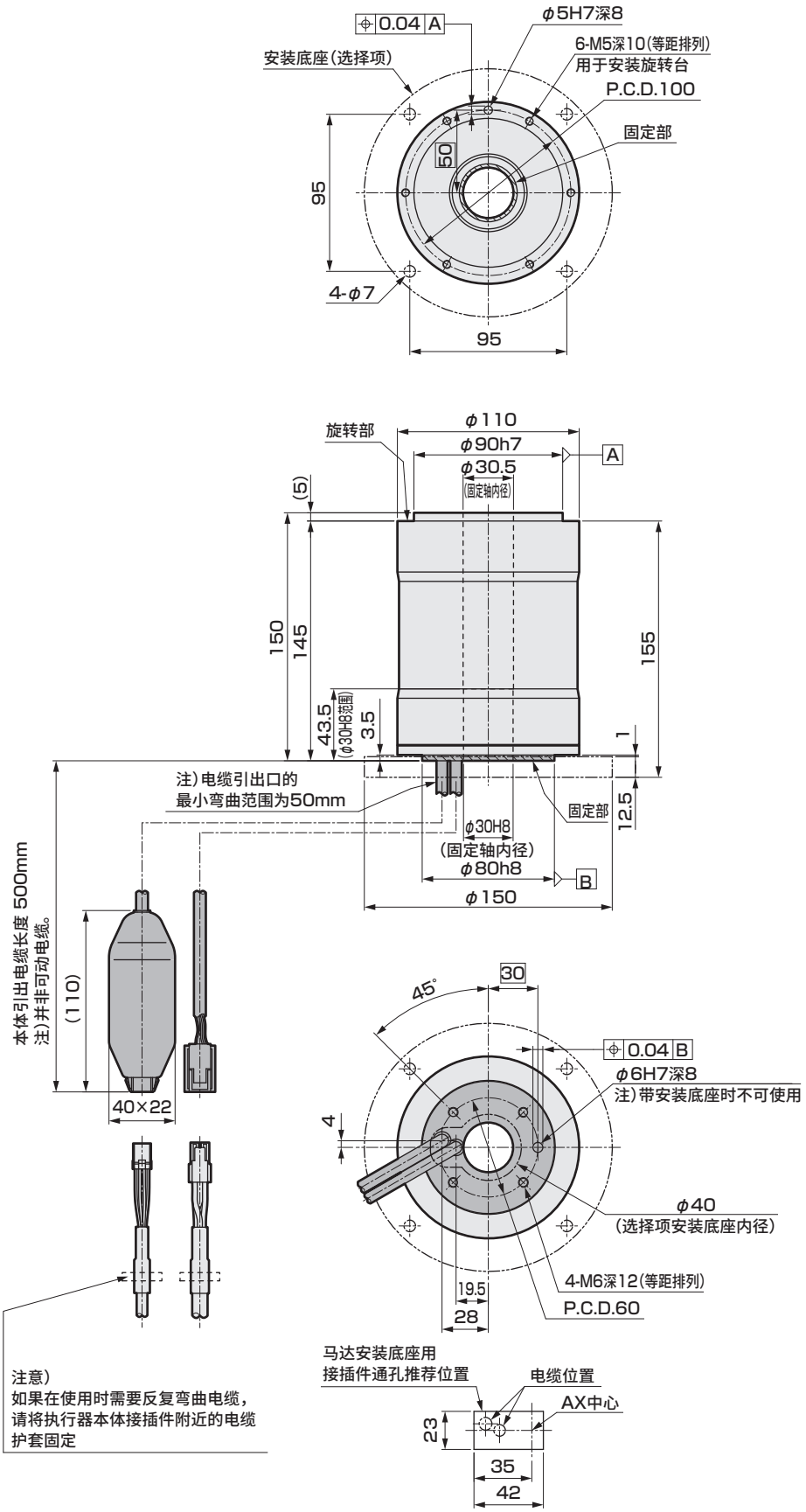


※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图不同。
利用原点偏移功能，可设定任意的原点位置。

※2：执行器部的引出电缆不是可动电缆。请务必在接插件部进行固定，避免其可动。
此外，请勿抓住引出电缆抬起本体或对其施加过大的力。
否则可能会导致误动作、报警的发生，或者接插件部的损坏、断线。

外形尺寸图

● AX2R-018

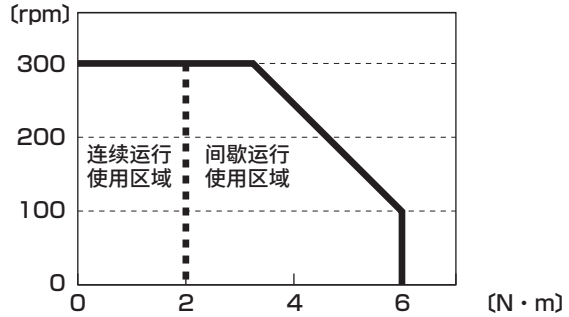


※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图不同。
利用原点偏移功能，可设定任意的原点位置。

※2：执行器部的引出电缆不是可动电缆。请务必在接插件部进行固定，避免其可动。
此外，请勿抓住引出电缆抬起本体或对其施加过大的力。
否则可能会导致误动作、报警的发生，或者接插件部的损坏、断线。

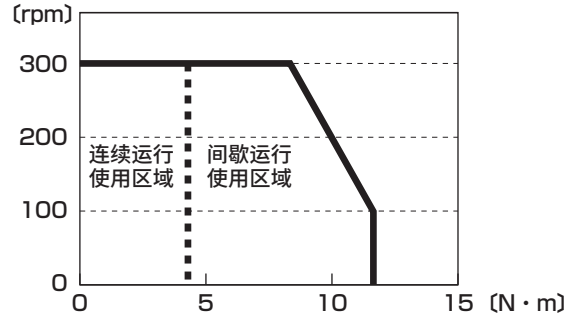
速度、最大扭矩特性

●AX2R-006



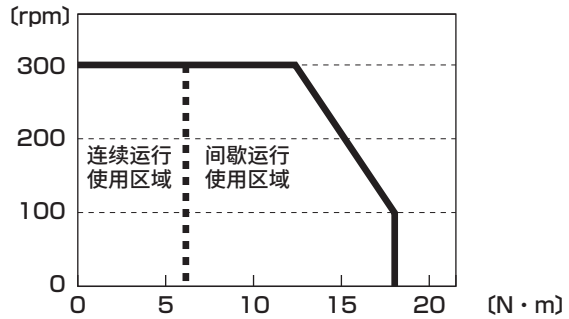
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX2R-012



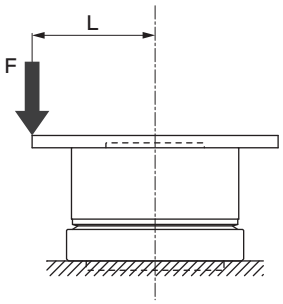
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX2R-018



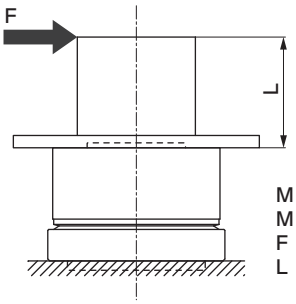
※该图表为三相AC200V时的特性。

力矩负载(简易计算公式)



(图a)

M(N·m)=F(N)×L(m)
M：力矩负载
F：负载
L：与输出轴中心的距离



(图b)

M(N·m)=F(N)×(L+0.02)(m)
M：力矩负载
F：负载
L：与输出轴法兰面的距离

AX4R

直驱马达

执行器(标准型)



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	1
● 型号表示方法	
・AX4R-009,022,045,075	23
・AX4R-150,300,500,10W	29
● 规格	
・AX4R-009,022,045,075	24
・AX4R-150,300,500,10W	30
● 外形尺寸图	
・AX4R-009,022,045,075	25
・AX4R-150,300,500,10W	31
● 速度・最大扭矩特性	
・AX4R-009,022,045,075	35
・AX4R-150,300,500,10W	36
・相关部件	48
・选型	51
⚠使用注意事项	55
选型规格检查表	61



直驱马达

AX4R Series

标准型

●最大扭矩：9・22・45・75 N・m

●对应驱动器：AXD-S

型号表示方法

AX4R - 045 N - BS EB

❶ ❷ ❸

❶ 大小(最大扭矩)	
009	9N・m
022	22N・m
045	45N・m
075	75N・m

❷ 安装底座	※4
NN	标准(无安装底座)
BS	带安装底座

❸ 制动	※6
NN	标准(无电磁制动)
EB	带无励磁动作型电磁制动

※1：驱动器请按照以下对应表进行选择。

驱动器电源电压对应表

驱动器类型 / 机种	三相・单相AC200～240V	
	AXD-S型	AXD-H型
AX4R-009	●	
AX4R-022	●	
AX4R-045	●	
AX4R-075	●	

※2：使用单相AC200V时，扭矩限制范围的计算与通常情况不同。
关于使用可否的判定，请务必咨询本公司。

※3：本体引出电缆不是可动电缆。

※4：❷ 选择带安装底座“BS”选择项时，使用下面的定位销孔无法进行。
表面处理为无电解镀镍处理。

※5：定位销孔有时无表面处理。

※6：选择电磁制动时，请参阅电磁制动连接方法的注意事项(第59页)。
关于选择项，请按照以下“选择项对应表”进行选择。

选择项对应表

	AX4R-009	AX4R-022	AX4R-045	AX4R-075
安装底座 (−BS)		●	●	●
制动 (−EB)		●	●	●

※7：本体表面处理为无电解镀镍处理。

※特注产品不对应CE、UKCA、UL/cUL及RoHS标准。

执行器规格

项 目		AX4R-009	AX4R-022	AX4R-045	AX4R-075
最大输出扭矩	N·m	9	22	45	75
连续输出扭矩	N·m	3	7	15	25
最快转速	rpm	240(※1)			140
允许轴向负载	N	800	3700		20000
允许力矩负载	N·m	40	60	80	200
输出轴惯性力矩	kg·m²	0.009	0.0206	0.0268	0.1490
允许负载惯性力矩	kg·m²	1.75	3.00	5.00	25.00
分度精度(※4)	秒	±30			
重复精度(※4)	秒	±5			
输出轴摩擦扭矩	N·m	0.8	3.5		10.0
分辨率	P/rev	540672/2097152(※2)			
绝缘等级		F类			
耐电压		AC1500V 1分钟			
绝缘电阻		10MΩ以上DC500V			
使用环境温度		0~40℃			
使用环境湿度		20~85%RH不得结露			
保存环境温度		−20~80℃			
保存环境湿度		20~90%RH不得结露			
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘			
重量	kg	5.5	12.3(14.6)(※3)	15.0(17.3)(※3)	36.0(41.0)(※3)
带制动时总重量	kg	−	16.4(18.7)(※3)	19.3(21.6)(※3)	54.0(59.0)(※3)
输出轴跳动(※4)	mm	0.03			
输出轴端面跳动(※4)	mm	0.05			
防护等级		IP20			

※1：分辨率为2097152P/rev时，请使用140rpm以下的速度。
※2：出厂状态时分辨率为540672P/rev，可通过PC软件将分辨率切换为2097152P/rev。
※3：( )内为带安装底座选择项的执行器重量。
※4：关于分度精度、重复精度、输出轴跳动、输出轴端面跳动的解释，请参阅第54页“术语解释”。

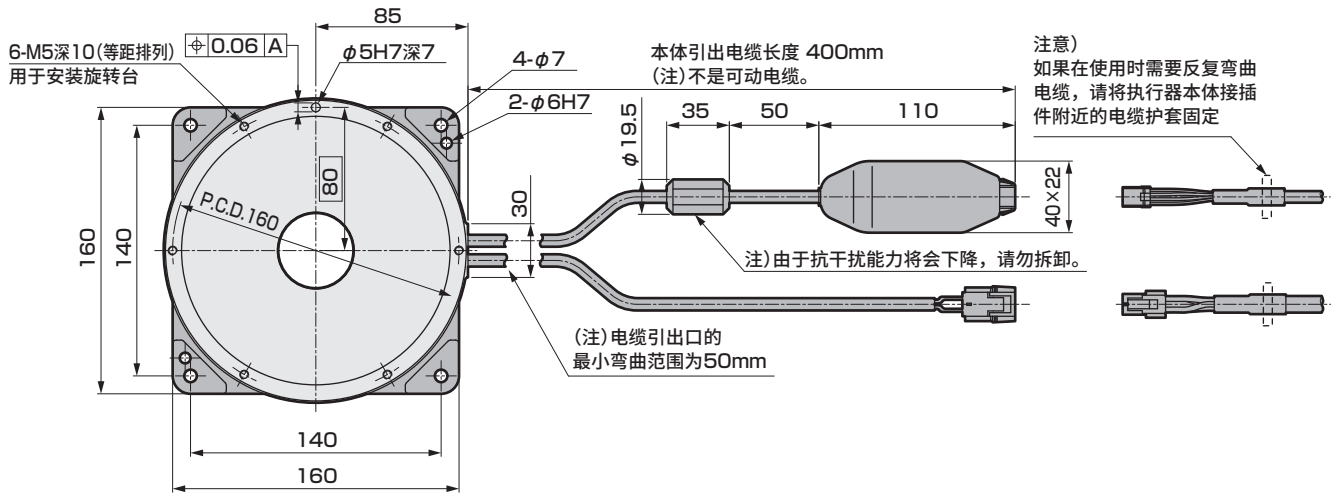
电磁制动规格(选择项)

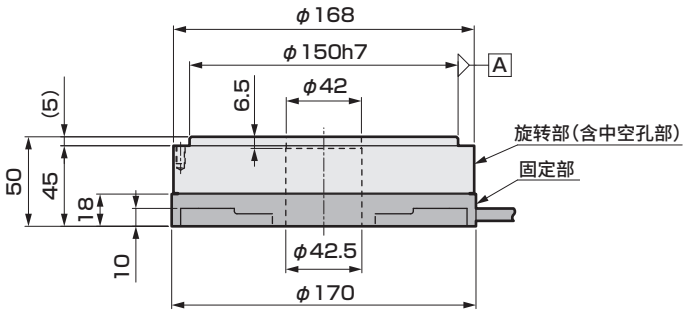
项 目 ＼ 对应机种		AX4R-022・AX4R-045	AX4R-075
种类		无背隙干式无励磁动作型	
额定电压	V	DC24V	
电源容量	W	30	55
额定电流	A	1.25	2.30
静摩擦力矩	N·m	35	200
电枢释放时间(制动开启)	msec	50(参考值)	50(参考值)
电枢吸引时间(制动关闭)	msec	150(参考值)	250(参考值)
保持精度	类	45(参考值)	
最大使用频率	次/分钟	60	40

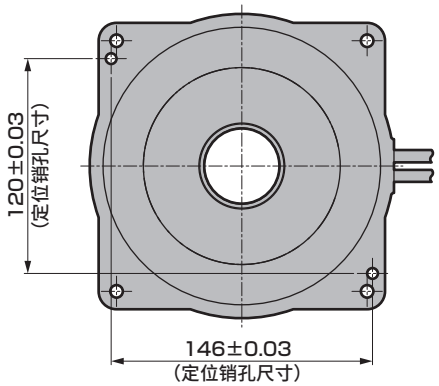
※1：在输出轴旋转时，电磁制动的制动盘与固定部之间可能会产生摩擦噪音。
此外，电磁制动工作时会产生冲击声。
※2：制动关闭后的移动中，需根据上述电枢吸引时间变更参数的延迟时间。
※3：为无背隙式，但在旋转方向施加负载时仍难以保持固定位置。并非用于制动及保持精度。
※4：通过将螺栓均匀拧入手动解锁用螺孔(3处)，可手动解锁电磁制动。
※5：将轴穿过电磁制动规格的空心孔时，请使用非磁性材料(SUS303等)。
因磁化可能会对周边设备造成磁性影响。
详细注意事项请阅读技术资料及使用说明书。

外形尺寸图

● AX4R-009



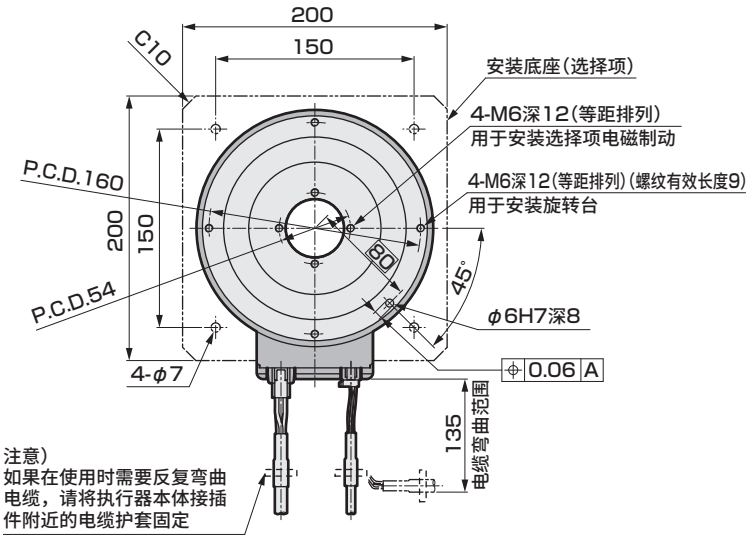




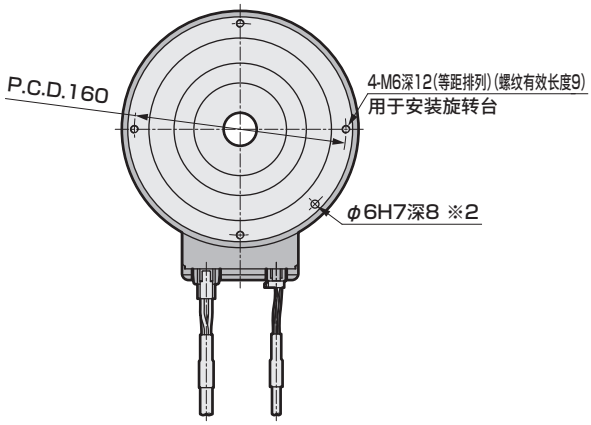
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：执行器部位的引出电缆不是可动电缆。请务必在接插件部进行固定，避免其可动。
此外，请勿抓住引出电缆抬起本体或对其施加过大的力。
否则可能导致误动作、报警的发生或接插件部的损坏和断线。

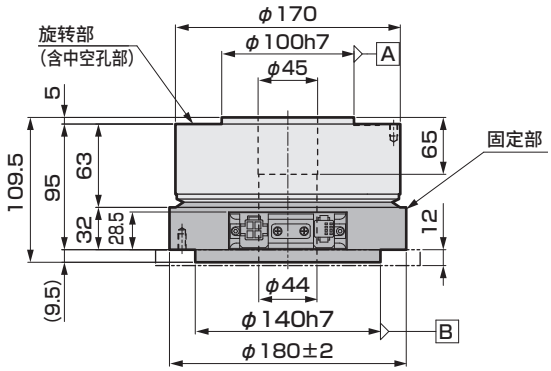
外形尺寸图

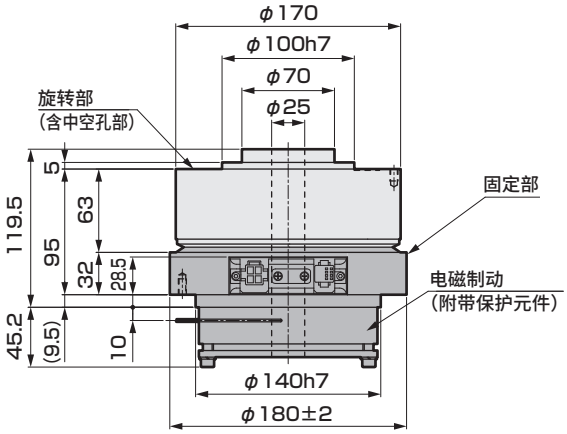
● AX4R-022

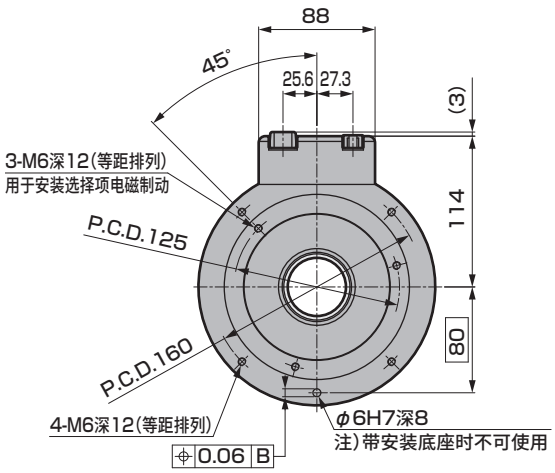


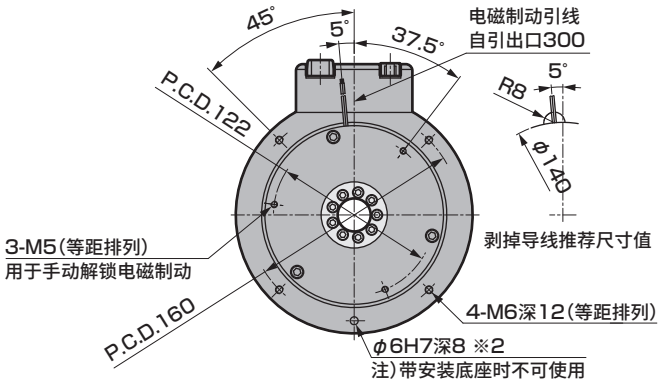
● AX4R-022-EB
带电磁制动
其他选择项请参阅左图。







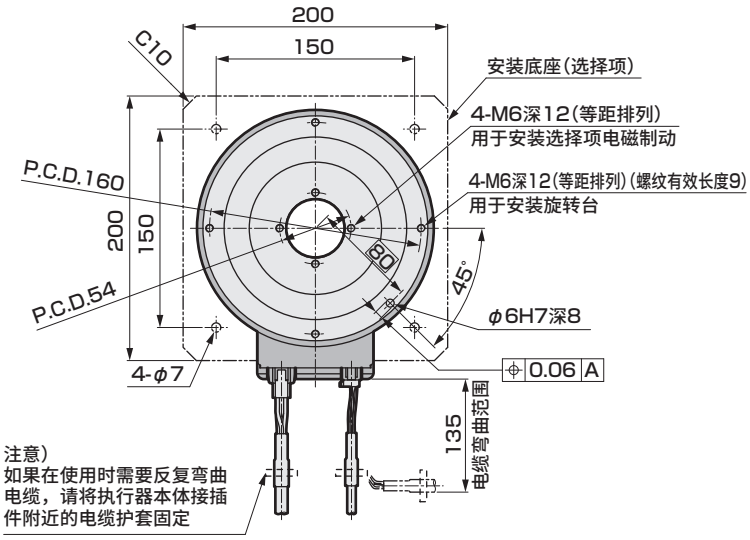




※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：定位销孔位置与AX4R-022通用。

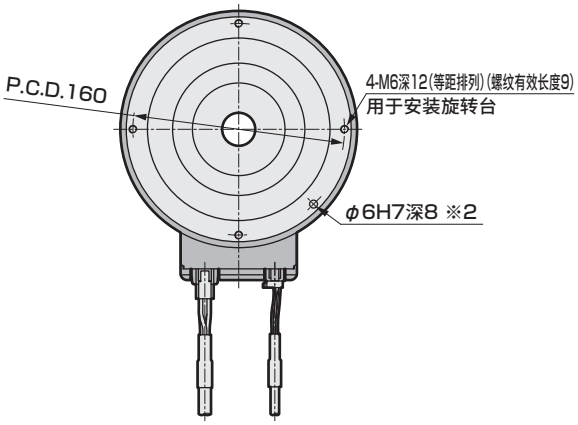
外形尺寸图

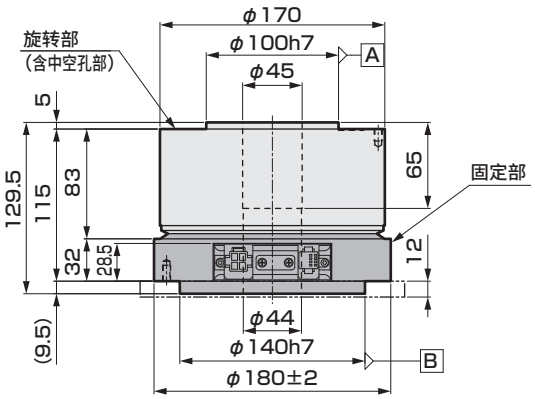
● AX4R-045

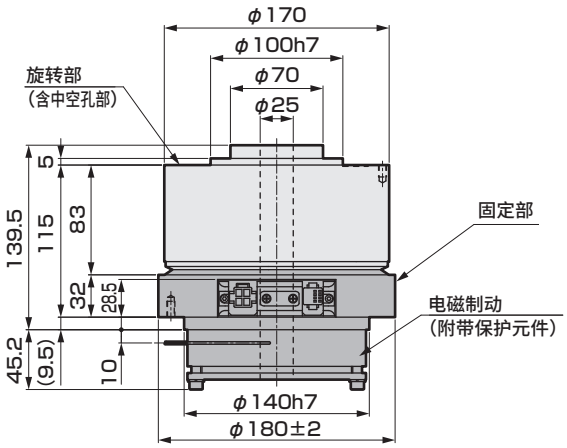


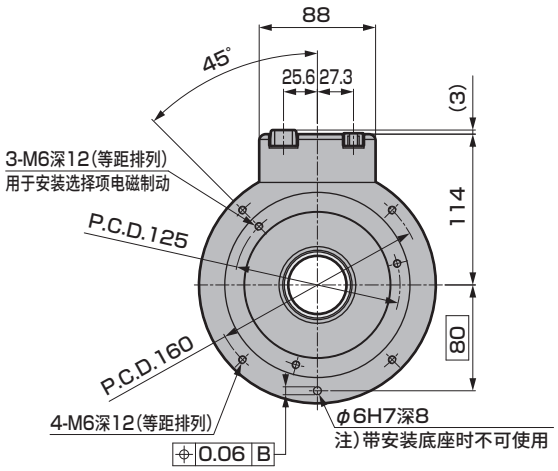
● AX4R-045-EB

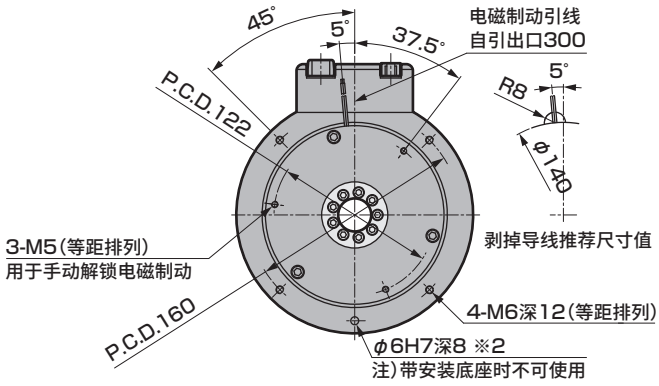
带电磁制动
其他选择项请参阅左图。







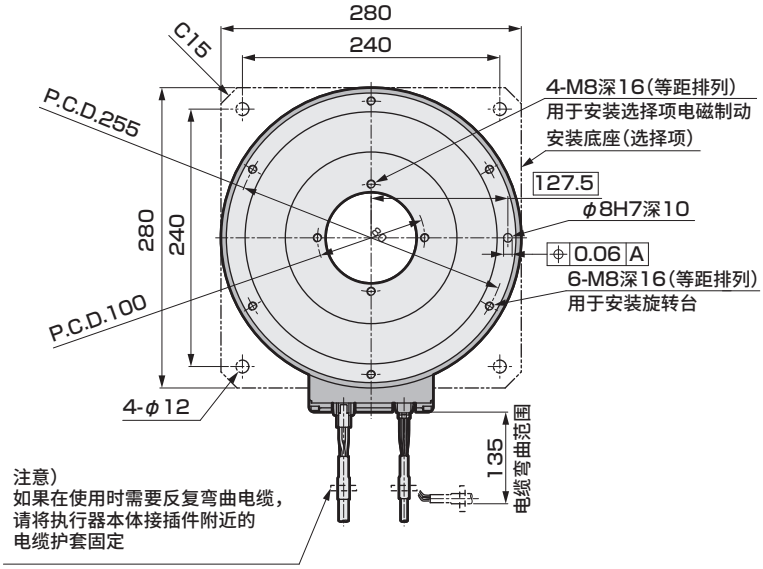




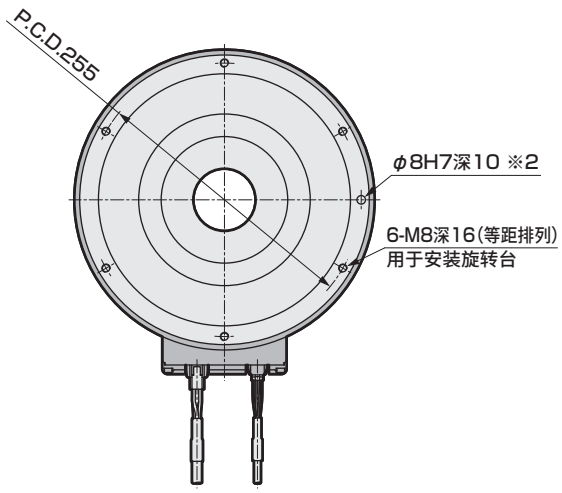
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：定位销孔位置与AX4R-045通用。

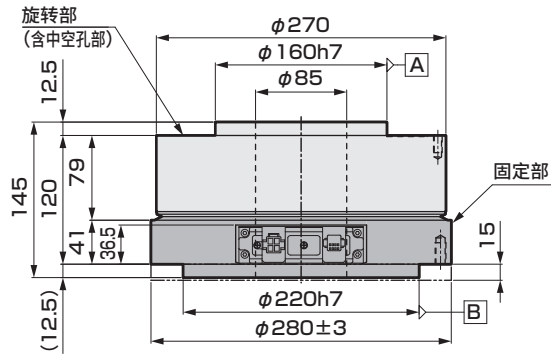
外形尺寸图

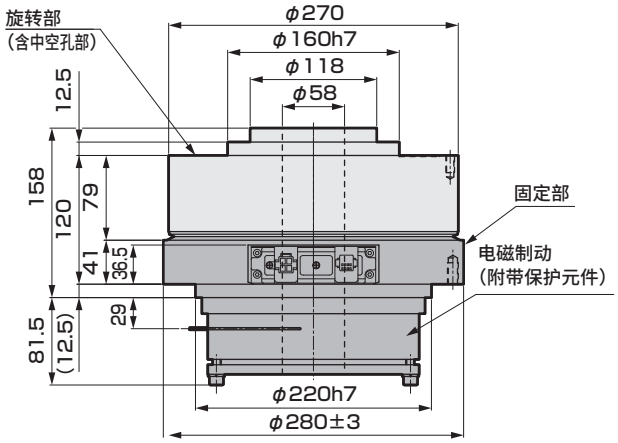
● AX4R-075

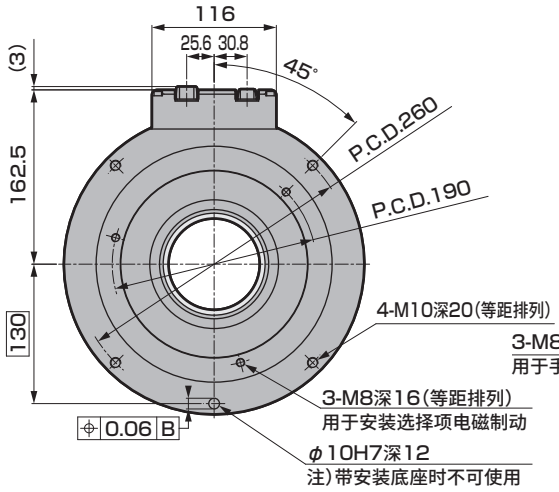


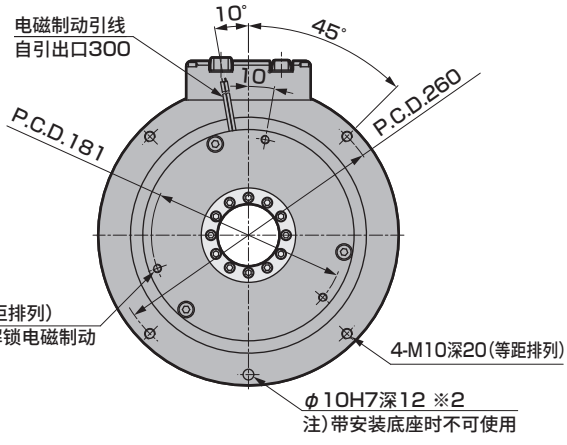
● AX4R-075-EB
带电磁制动
其他选择项请参阅左图。



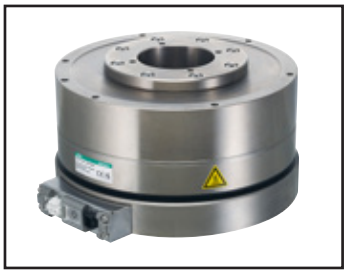








※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：定位销孔位置与AX4R-075通用。



直驱马达

AX4R Series

标准型

●最大扭矩：150・300・500・1000 N·m

●对应驱动器：AXD-H

型号表示方法

AX4R - 300 N - BS EB

❶ ❷ ❸

❶ 大小(最大扭矩)	
150	150N・m
300	300N・m
500	500N・m
10W	1000N・m

❷ 安装底座 ※3	
NN	标准(无安装底座)
BS	带安装底座

❸ 制动 ※4	
NN	标准(无电磁制动)
EB	带无励磁动作型电磁制动

※1：驱动器请按照以下对应表进行选择。

驱动器电源电压对应表

驱动器类型 / 机种	三相・单相AC200～240V	
	AXD-S型	AXD-H型
AX4R-150		●
AX4R-300		●
AX4R-500		●
AX4R-10W		●

※2：使用单相AC200V时，扭矩限制范围的计算与通常情况不同。
关于使用可否的判定，请务必咨询本公司。

※3：❷选择带安装底座“BS”选择项时，无法使用下面的定位销孔。
表面处理为无电解镀镍。

※4：选择电磁制动时，请参阅电磁制动连接方法的注意事项(第59页)。
关于选择项，请按照以下“选择项对应表”进行选择。

选择项对应表

	AX4R-150	AX4R-300	AX4R-500	AX4R-10W
制动 (—EB)	●	●		

※5：定位销孔有时无表面处理。

※6：本体表面处理为无电解镀镍处理。

※特注产品不对应CE、UKCA、UL/cUL及RoHS标准。

执行器规格

项 目		AX4R-150	AX4R-300	AX4R-500	AX4R-10W
最大输出扭矩	N·m	150	300	500	1000
连续输出扭矩	N·m	50	100	160	330
最快转速	rpm	100		70	30
允许轴向负载	N	20000			
允许力矩负载	N·m	300	400	500	400
输出轴惯性力矩	kg·m²	0.2120	0.3260	0.7210	2.7200
允许负载惯性力矩	kg·m²	75.00	180.00	300.00	600.00
分度精度(※3)	秒	±30			
重复精度(※3)	秒	±5			
输出轴摩擦扭矩	N·m	10.0		15.0	20.0
分辨率	P/rev	540672/2097152(※1)			
绝缘等级		F类			
耐电压		AC1500V 1分钟			
绝缘电阻		10MΩ以上DC500V			
使用环境温度		0~40℃			
使用环境湿度		20~85%RH不得结露			
保存环境温度		−20~80℃			
保存环境湿度		20~90%RH不得结露			
环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘			
重量	kg	44.0(49.0)(※2)	66.0(74.0)(※2)	115.0(123.0)(※2)	198.0(217.0)(※2)
带制动时总重量	kg	63.0(68.0)(※2)	86.0(94.0)(※2)	−	−
输出轴跳动(※3)	mm	0.03			
输出轴端面跳动(※3)	mm	0.05			0.08
防护等级		IP20			

※1：出厂状态时分辨率为540672P/rev，可通过PC软件将分辨率切换为2097152P/rev。
※2：( )内为带安装底座选择项的执行器重量。
※3：关于分度精度、重复精度、输出轴跳动、输出轴端面跳动解释，请参阅第54页“术语解释”。

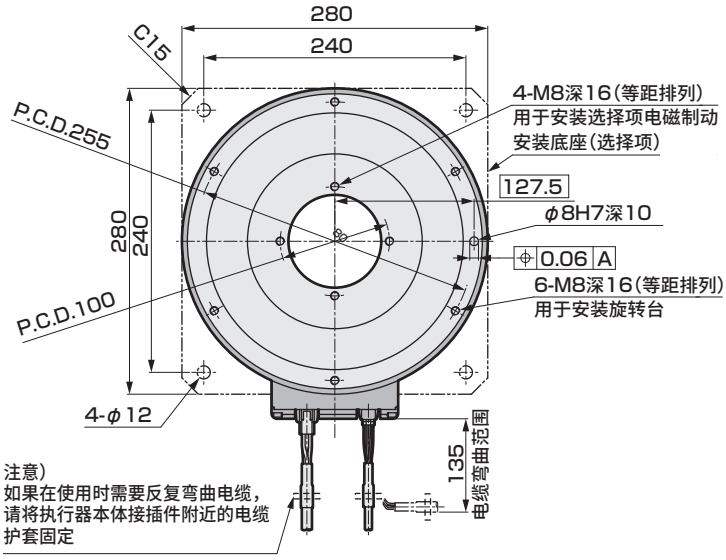
电磁制动规格(选择项)

项 目 \ 对应机种		AX4R-150·AX4R-300
种类		无背隙干式无励磁动作型
额定电压	V	DC24V
电源容量	W	55
额定电流	A	2.30
静摩擦力矩	N·m	200
电枢释放时间(制动开启)	msec	50(参考值)
电枢吸引时间(制动关闭)	msec	250(参考值)
保持精度	类	45(参考值)
最大使用频率	次/分钟	40

※1：输出轴旋转时，可能会发出电制动车的圆盘与固定部位摩擦的声音。
同时，电磁制动工作时将会产生冲击声。
※2：制动关闭后的移动中，需根据上述电枢吸引时间变更参数的延迟时间。
※3：为无背隙式，但在旋转方向施加负载时仍难以保持固定位置。并非用于制动及保持精度。
※4：通过将螺栓均匀拧入手动解锁用螺孔(3处)，可手动解锁电磁制动。
※5：将轴穿过电磁制动规格的空心孔时，请使用非磁性材料(SUS303等)。
因磁化可能会对周边设备造成磁性影响。
详细注意事项请阅读技术资料及使用说明书。

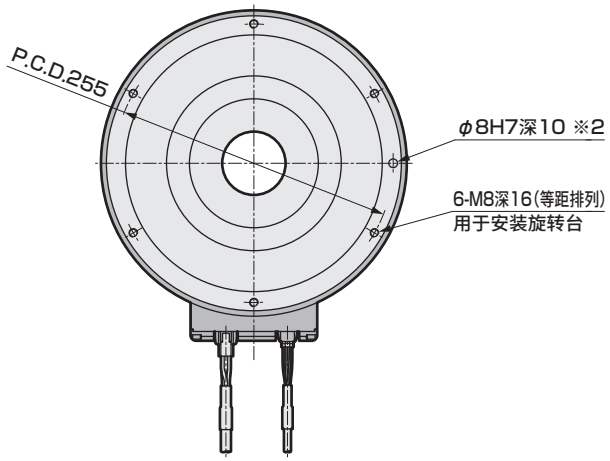
外形尺寸图

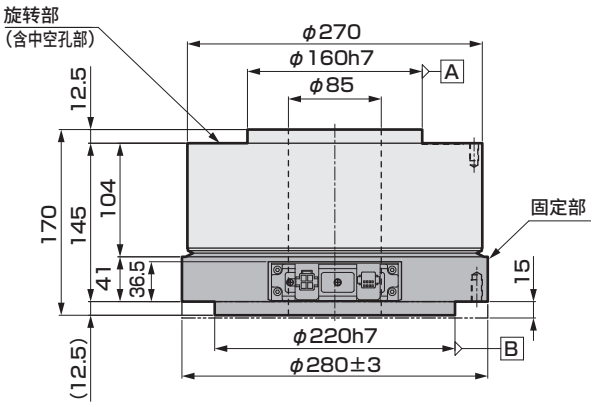
● AX4R-150

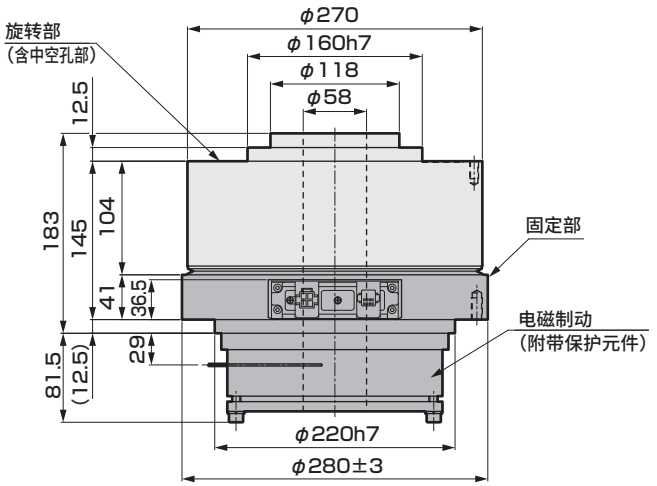


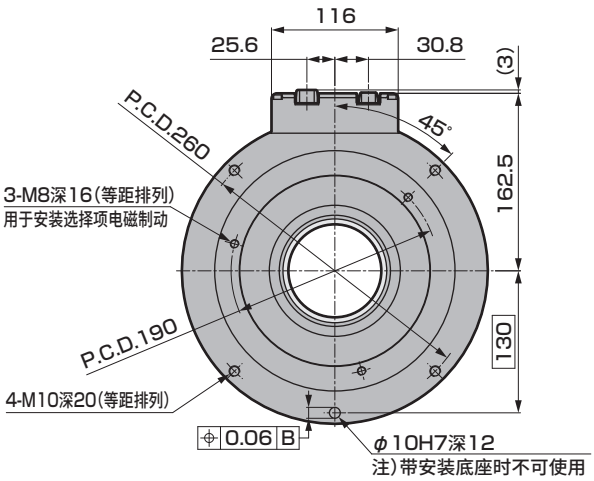
● AX4R-150-EB

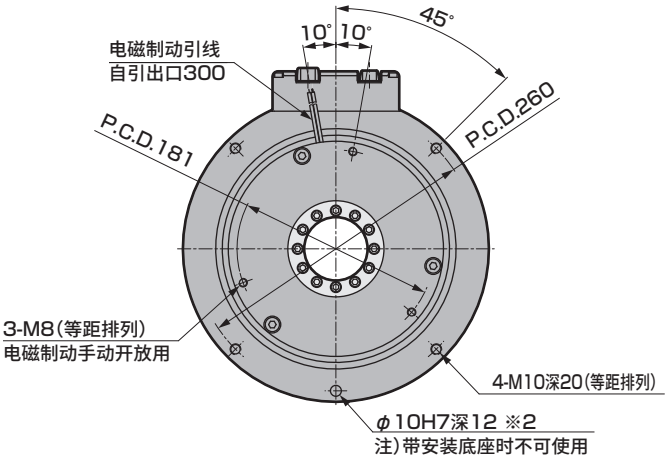
带电磁制动
其他选择项请参阅左图。







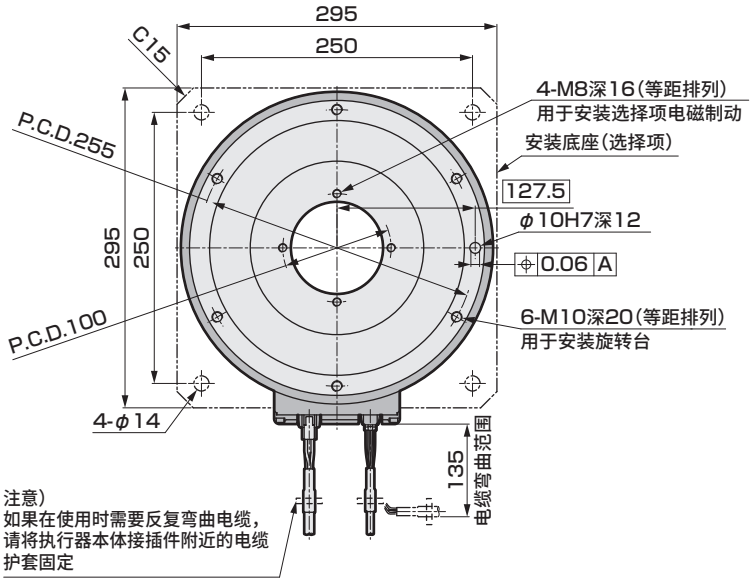




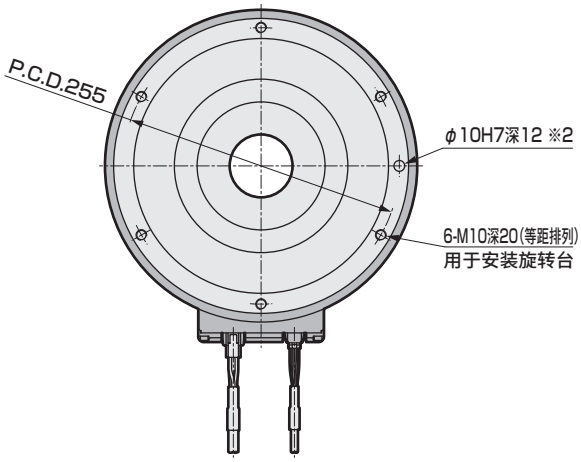
※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：定位销孔位置与AX4R-150通用。

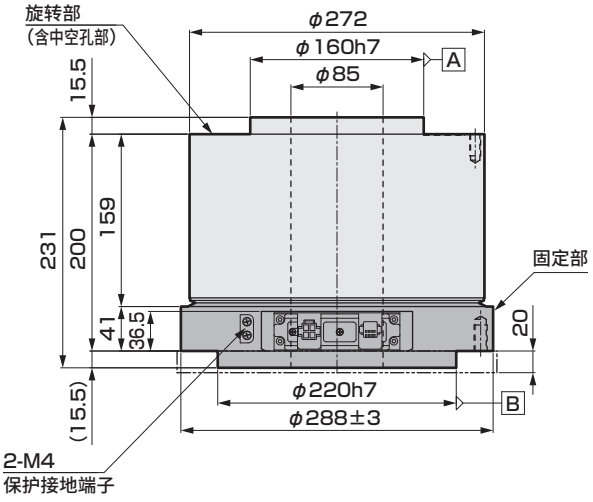
外形尺寸图

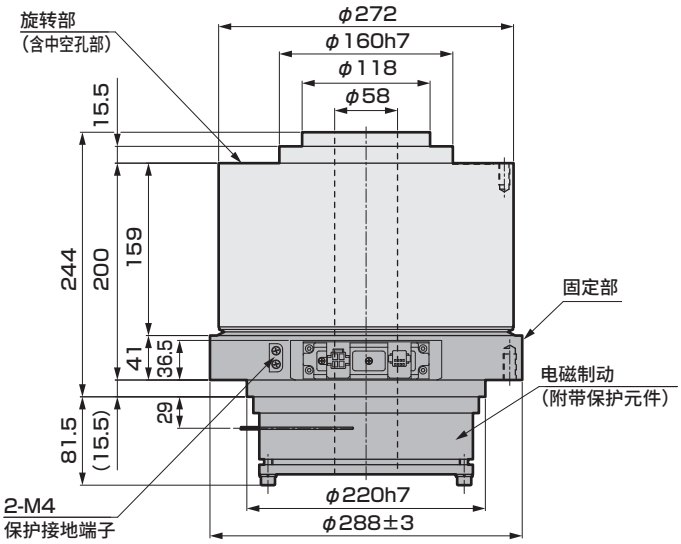
● AX4R-300

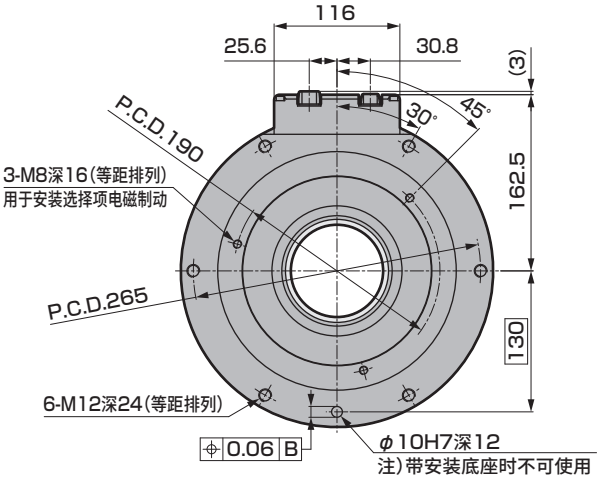


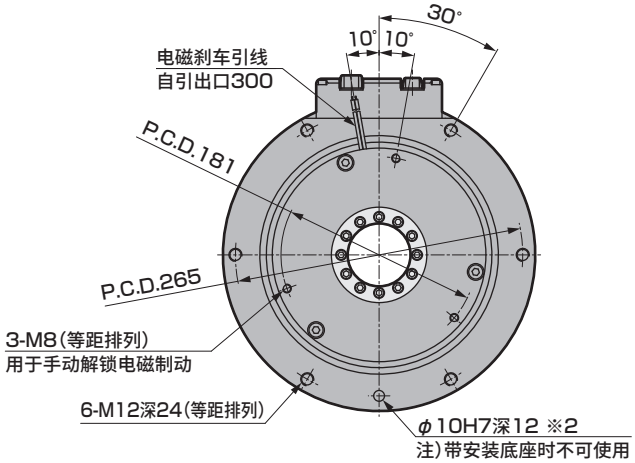
● AX4R-300-EB
带电磁制动
其他选择项请参阅左图。







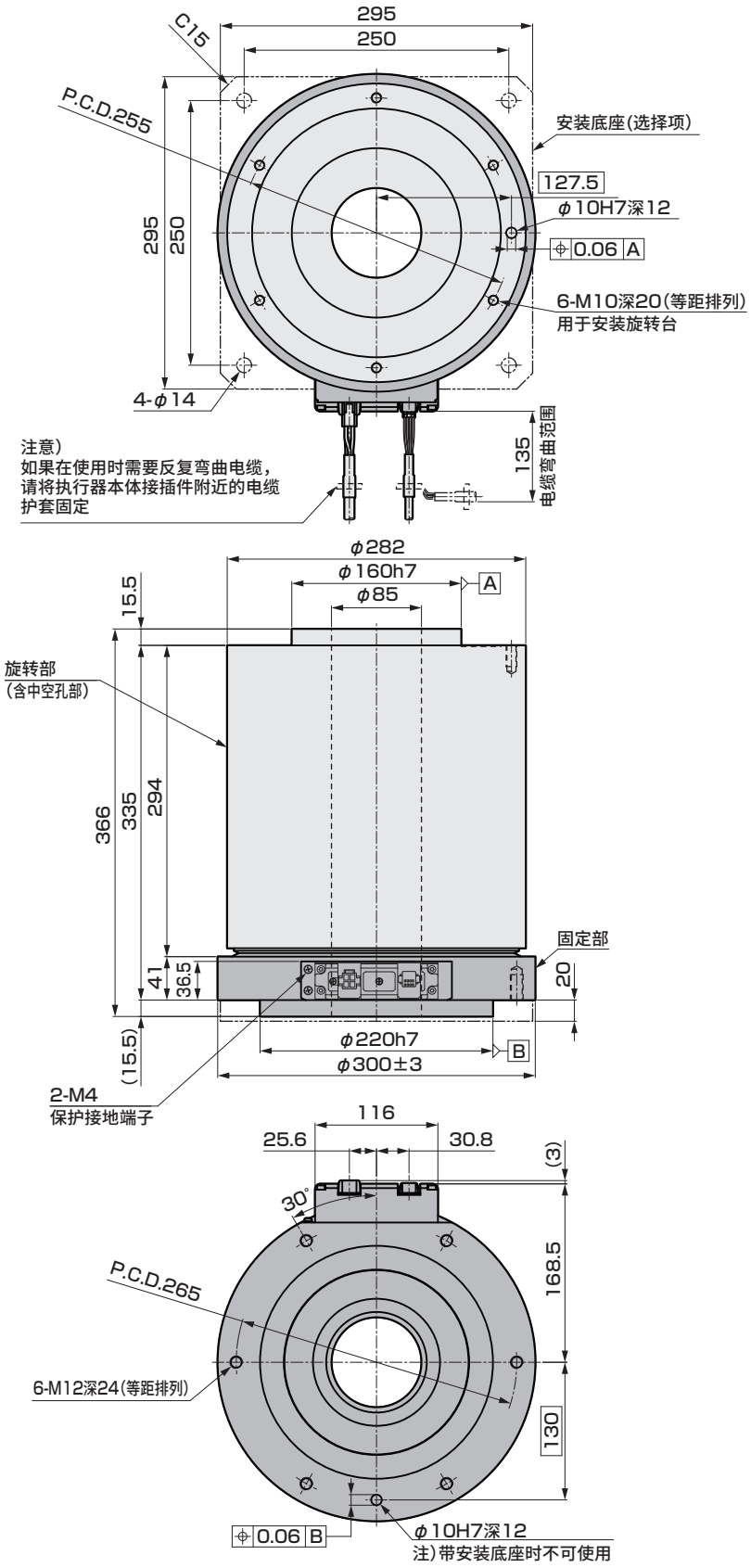




※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。
※2：定位销孔位置与AX4R-300通用。

外形尺寸图

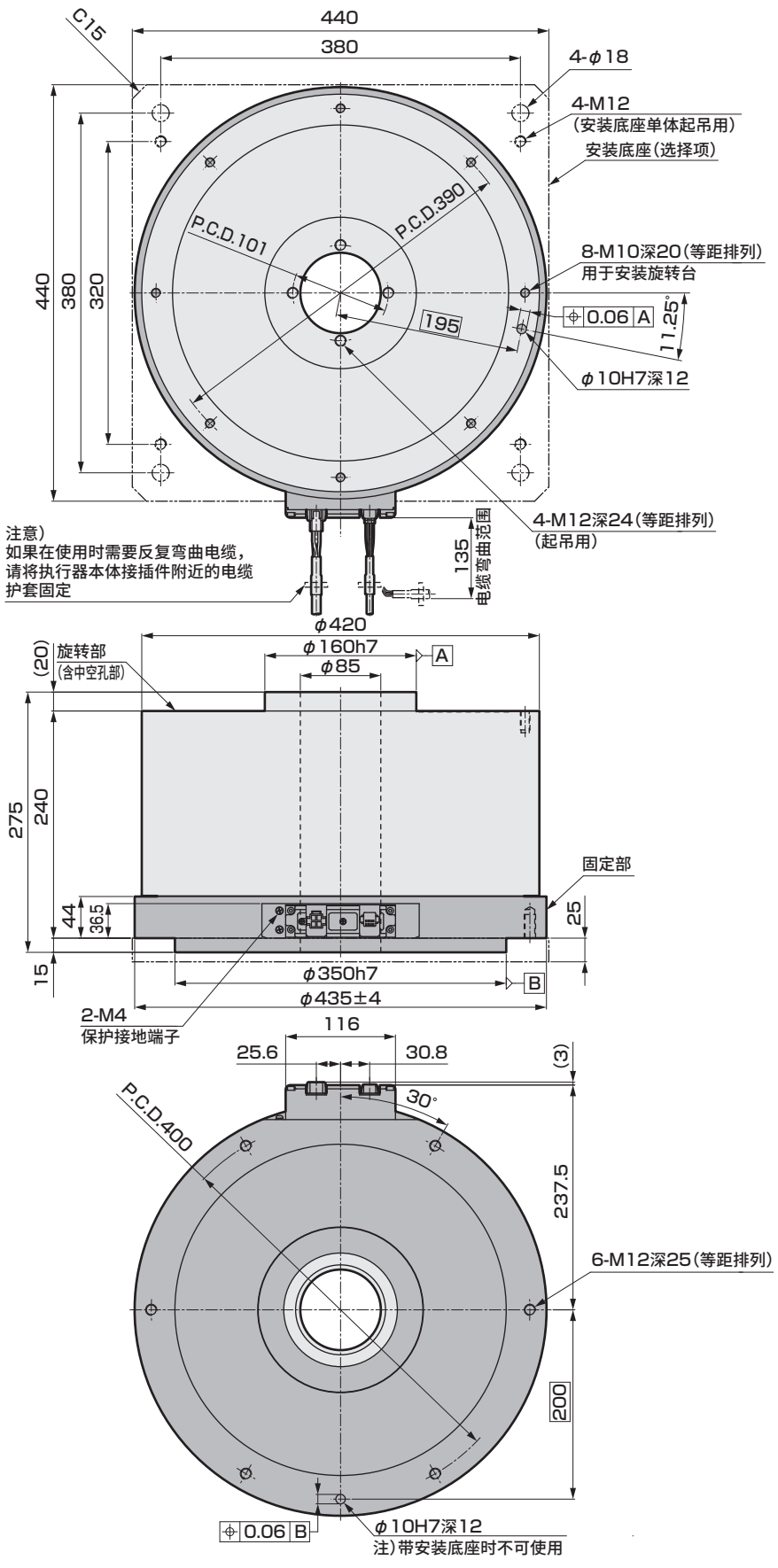
● AX4R-500



※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

外形尺寸图

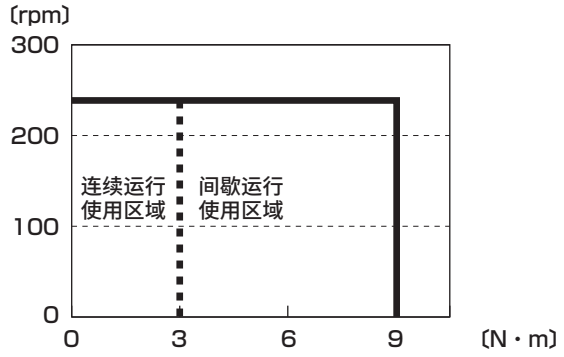
● AX4R-10W



※1：执行器原点位置可能与外形尺寸图存在差异。
通过原点偏移功能，可以设置任意原点位置。

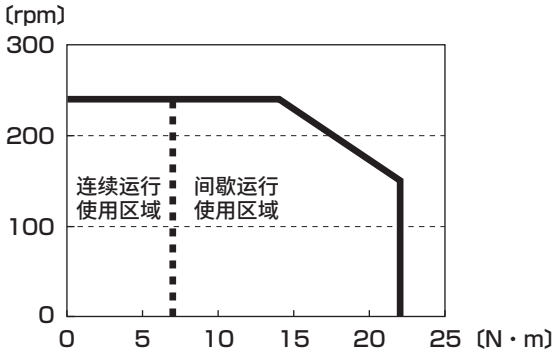
速度、最大扭矩特性

●AX4R-009



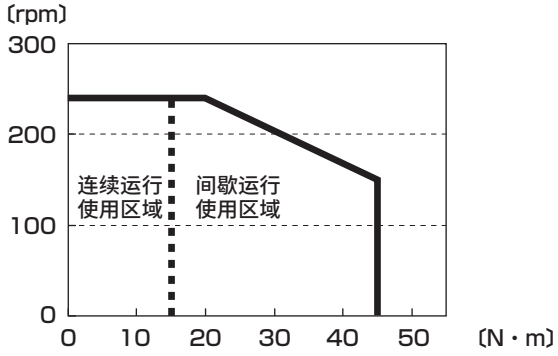
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX4R-022



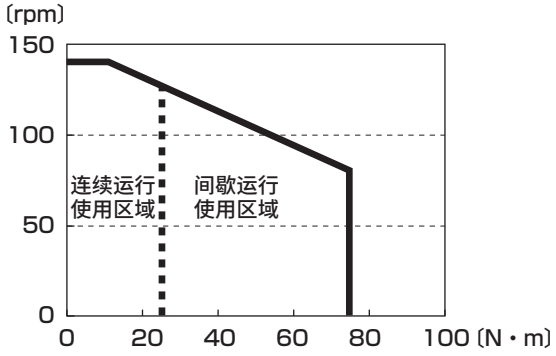
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX4R-045



※该图表为三相AC200V时的特性。

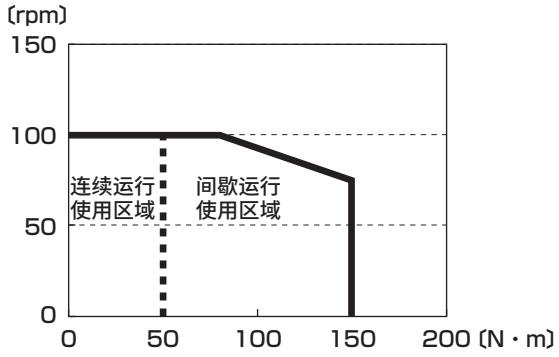
●AX4R-075



※此图为三相AC200V时的特性。

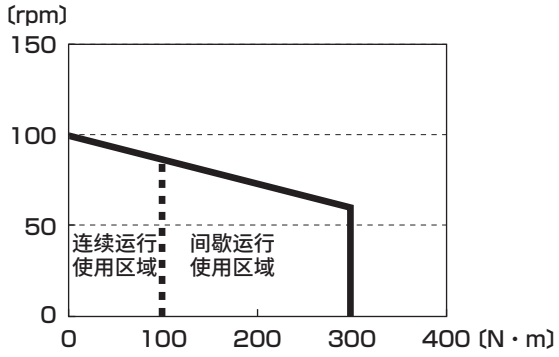
速度、最大扭矩特性

●AX4R-150



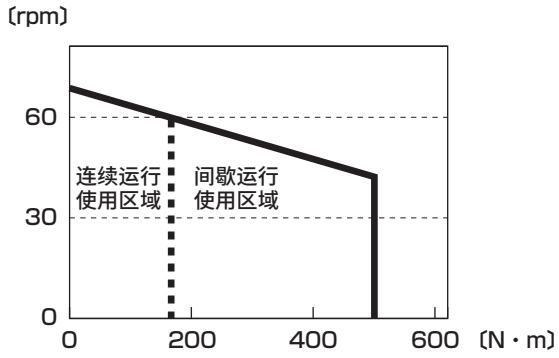
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX4R-300



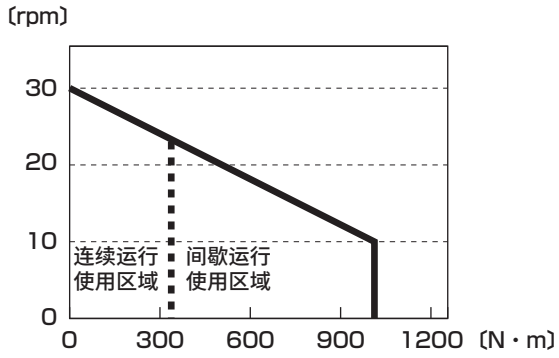
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX4R-500



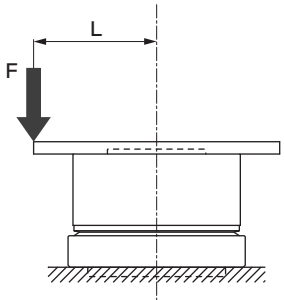
※该图表为三相AC200V时的特性。

●AX4R-10W



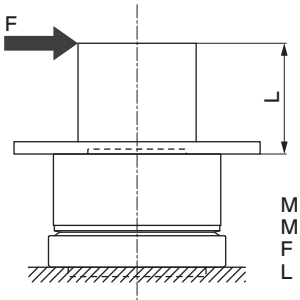
※该图表为三相AC200V时的特性。

力矩负荷(简易计算公式)



(图a)

M(N·m)=F(N)×L(m)
M：力矩负载
F ：负载
L ：与输出轴中心的距离



(图b)

M(N·m)=F(N)×(L+0.02)(m)
M：力矩负载
F ：负载
L ：与输出轴法兰面的距离