

Oriental motor

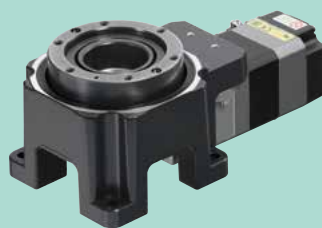
中空ロータリーアクチュエータ

DGIIシリーズ

α STEP AZシリーズ搭載



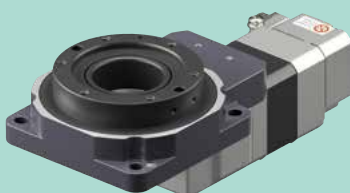
大慣性の円板・アームなどを直接取り付けられる
中空ロータリーテーブルとモーターの一体型製品。
機構設計・部品手配・組み付け調整などの手間や
コストを削減できます。



モーター横方向(脚取付)



中空ロータリーアクチュエータ DGⅡシリーズ



モーター横方向



モーター縦方向

部品手配、機構設計、
組み付け調整の
手間削減

中空出力ケーブル
中空径最大
φ100mm

最大許容トルク
50N・m

最大許容
アキシアル荷重
4000N

繰り返し位置決め精度
±15arcsec
(±0.004°)

搭載モーターは、**AZ**シリーズ

αSTEP AZシリーズ搭載

- バッテリレスのアブソリュートセンサを内蔵
- 最大許容トルク50 N・m
- 最高回転速度2000 deg/s
- 豊富なラインアップ
- 各種FAネットワークに対応



EtherCAT®
MECHATROLINK

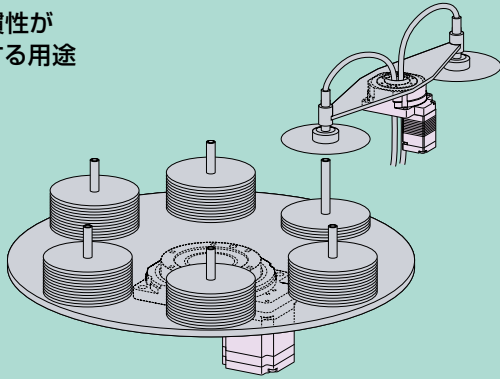
EtherNet/IP®
SSCNET III/H
SERVO SYSTEM CONTROLLER NETWORK

PROFI
NET
Modbus (RTU)

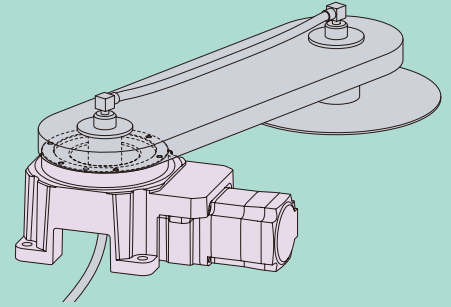
● 各シリーズのラインアップや仕様については、4~5ページをご覧ください。

● 幅広い用途に対応

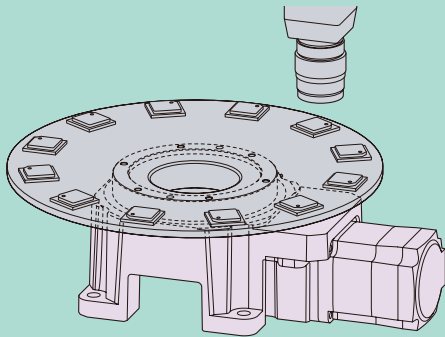
負荷慣性が
変化する用途



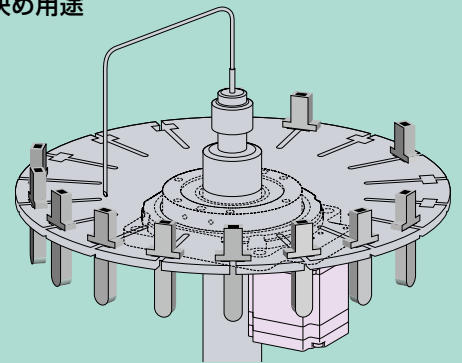
モーメント荷重が
かかる用途



高精度
位置決め用途






中空穴を利用した
高精度位置決め用途






ラインアップ

αSTEP AZ シリーズ搭載


AC電源入力(クロスローラベアリング)

モーター方向	取付角 寸法 [mm]	電磁 ブレーキ	中空径 [mm]	減速比	許容 トルク [N·m]	最高 回転速度 [deg/s]	許容 モーメント [N·m]	許容 アキシアル 荷重 [N]	ロスト モーション [arcmin]	バック ラッシュ [arcmin]	角度伝達 精度 [arcmin]	繰り返し 位置決め精度 [arcsec]	
縦方向 	85	あり	φ33	18	4.5	1200	10	500	2	0	4	±15	
	130		φ62		12		50	2000			3		
	200		φ100		50	100	4000	2					
横方向 	85	あり	φ33	36	9	600	10	500	-	3	3		±30
	130		φ62		24		50	2000			3		
横方向(脚取付) 	85	あり	φ33	12	3	1800	10	500	-	6	6		±30
				18	4.5	1200							
				36	9	600							
	130		φ62	18	12	1200	50	2000					
			36	24	600								

DC電源入力(クロスローラベアリング)

モーター方向	取付角 寸法 [mm]	電磁 ブレーキ	中空径 [mm]	減速比	許容 トルク [N·m]	最高 回転速度 [deg/s]	許容 モーメント [N·m]	許容 アキシアル 荷重 [N]	ロスト モーション [arcmin]	バック ラッシュ [arcmin]	角度伝達 精度 [arcmin]	繰り返し 位置決め精度 [arcsec]		
縦方向 	60	あり	φ20	18	0.9	2000	7	350	2	0	10	±15		
	85		φ33		4.5	1200	10	500			4			
	130		φ62		12	900	50	2000			3			
横方向 	60	なし	φ20	30	1.3	1200	7	350	-	10	10		±30	
	85		φ33	36	9	600	10	500			3			3
	130		φ62		24	450	50	2000						
横方向(脚取付) 	85	なし	φ33	12	3	1800	10	500	-	6	6	±30		
				18	4.5	1200								
				36	9	600								
	130		φ62	18	12	900	50	2000						
			36	24	450									

DC電源入力(深溝玉軸受)

モーター方向	取付角 寸法[mm]	電磁 ブレーキ	中空径 [mm]	減速比	許容 トルク [N·m]	最高 回転速度 [deg/s]	許容 モーメント [N·m]	許容 アキシャル 荷重[N]	ロスト モーション [arcmin]	バック ラッシ [arcmin]	角度伝達 精度 [arcmin]	繰り返し 位置決め精度 [arcsec]
縦方向 	60	なし	φ28	18	0.9	1200	2	100	2	0	4	±15

AC : 単相100-120V, 単相/三相200-240V入力 DC : DC24/48V入力

ドライバタイプ

ネットワーク 対応ドライバ	位置決め機能内蔵	RS-485通信付き パルス列入力	パルス列入力	ネットワーク対応 多軸ドライバ*	miniドライバ*
 AC DC	 AC DC	 AC DC	 AC DC	 DC	 DC

*製品の詳細は当社のWEBサイトをご覧ください。

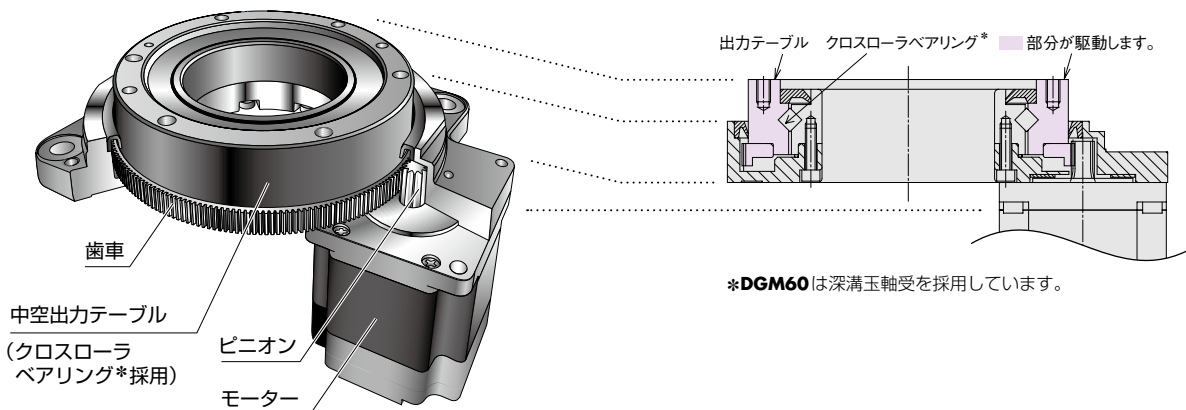
中空ロータリーアクチュエータの特徴

DGIIシリーズは、中空ロータリーテーブルと α STEP を組み合わせた一体型製品です。アクチュエータ内部は減速機構のため、高出力駆動が可能です。

特徴

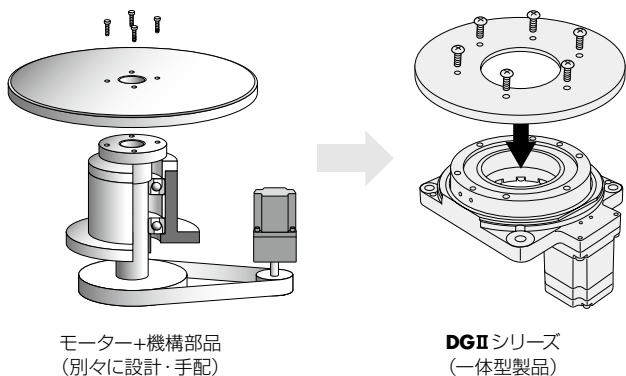
中空出力ケーブルにクロスローラベアリング*を採用し、高出力・高剛性を実現しました。

●下図はモーター縦方向の構造です。中空出力ケーブルの構造については、モーター横方向も同様です。



設計の手間削減

出力ケーブルには、装置のテーブルやアームを直接取り付けることができます。ベルト、プーリなどの機構部品を使用した場合に比べ、機構設計、部品手配、ベルトテンション調整などの手間やコストを削減できます。



高精度位置決め

モーターと回転テーブル機構の組み合わせで高精度位置決めを実現しました。

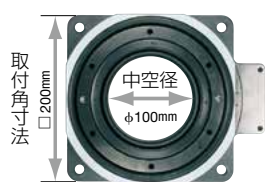
モーター方向	バックラッシ	繰り返し位置決め精度
モーター縦方向	ノンバックラッシ	± 15 arcsec (± 0.004°)
モーター横方向	3~10 arcmin	± 15 arcsec (± 0.004°)
モーター横方向 (脚取付)	6 arcmin	± 30 arcsec (± 0.008°)

【注意】 精度は一定負荷・一定温度 (常温) での値です。

大口径中空出力ケーブルで省配線・配管

大口径の中空穴 (貫通) は、引き回しが複雑な配線・配管に利用することができ、装置設計の簡略化が図れます。

●液体を配管した充填装置



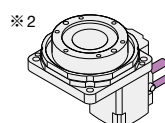
例: DGM200R の場合

型番	取付角寸法 mm	中空径 mm
DGM60	60	φ28
DG□60R	60	φ20
DG□85R	85	φ33
DG□130R	130	φ62
DGM200R	200	φ100

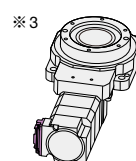
用途に合わせてケーブル引き出し方向を選択 (AZシリーズ搭載のみ)

モーターケーブルの引き出し方向を用途に合わせてお選びいただけます。*1

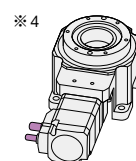
モーター方向	ケーブル引き出し方向/コネクタ方向			
	上方向	下方向	右方向	左方向
縦方向	×	○*2	○	○
横方向	○	○	○	○*3
横方向 (脚取付)	×	×	○	○*4



モーター縦方向
ケーブルが下方向



モーター横方向
コネクタが左方向

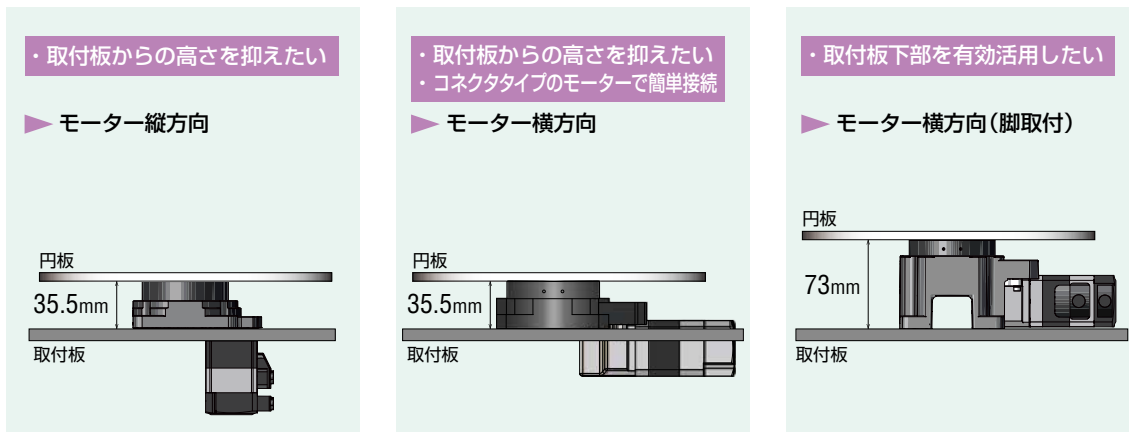


モーター横方向 (脚取付)
ケーブルが左方向

*1 取付角寸法によってご用意していない場合があります。外形図をご確認ください。

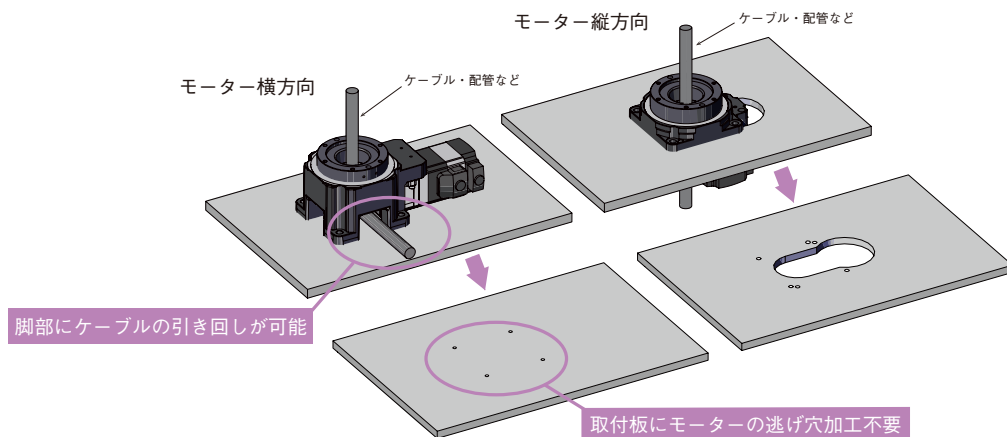
スペースに合わせた使い分け

モーター縦方向、モーター横方向、モーター横方向(脚取付)をご用意しています。装置内の設置スペースに合わせてお選びいただけます。モーター横方向は薄型のため、取付面からの高さを抑えることができます。またコネクタタイプのモーターのため、接続が簡単です。



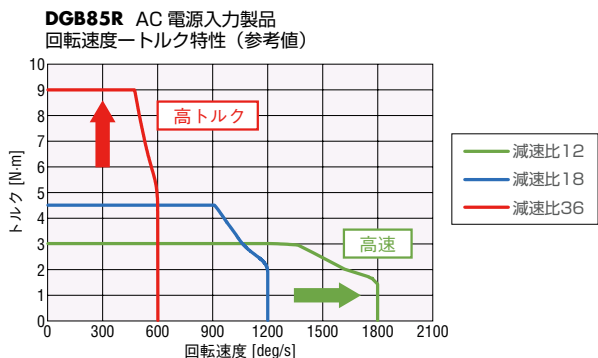
●モーター横方向のメリット

- モーターの逃げ穴加工が不要なため、取付板が簡略化できます。
- テーブル下の脚の間からケーブル・配管等の引き回しが可能です。



減速比追加による仕様範囲の拡充 (モータ横方向のみ)

モーター横方向のアクチュエータは、減速比12、18、36の3種類を用意しました。必要速度、必要トルクに合わせて減速比をお選びいただけます。



高荷重・高剛性

中空出力ケーブルの軸受にクロスローベアリングを採用し、高荷重・高剛性を実現しました。(DGM60を除く)

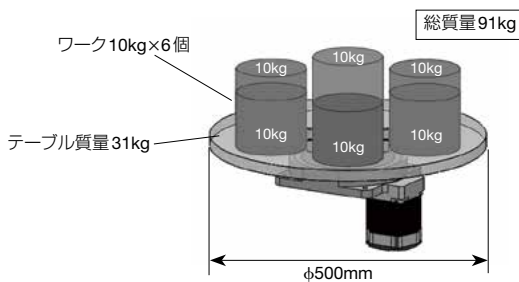
- ・最大許容アキシャル荷重 4000N
- ・最大許容モーメント 100N・m

●高荷重

例 テーブルにワークを6個のせて駆動する場合。

搬送質量：91kg

テーブル 31kg (直径500mm、厚み20mm、鉄製)
ワーク 10kg×6個



[アキシャル荷重]

$$(31\text{kg} + 10\text{kg} \times 6\text{個}) \times \text{gm/s}^2 \doteq 893\text{N}$$

総質量91kgのアキシャル荷重は893N

DGM200Rの許容アキシャル荷重は4000Nで、許容値以内です。

高荷重駆動が可能

〈運転例〉

アクチュエータ品名：DGM200R-AZAC

ドライバ品名：AZD-CD

電源入力：AC200V

張り出し距離：160mm

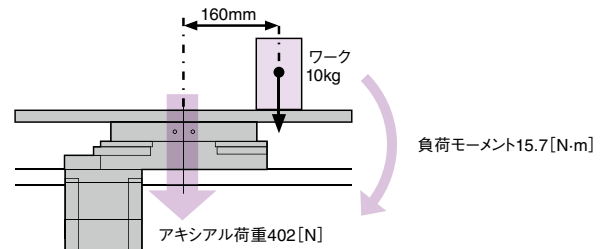
取付方向：水平

●高剛性

例 テーブル中心から160mm離れた位置にワークをのせ駆動する場合。

搬送質量：41kg

テーブル 31kg (直径500mm、厚み20mm、鉄製)
ワーク 10kg×1個



[負荷モーメント]

$$10\text{kg} \times \text{gm/s}^2 \times 0.16\text{m} \doteq 15.7\text{N}\cdot\text{m}$$

テーブル中央から160mm離れた位置に10kgのワークがある場合、負荷モーメントは15.7N・m

DGM200Rの許容モーメントは100N・mであり、許容値以内です。

[アキシャル荷重]

$$(31\text{kg} + 10\text{kg}) \times \text{gm/s}^2 \doteq 402\text{N}$$

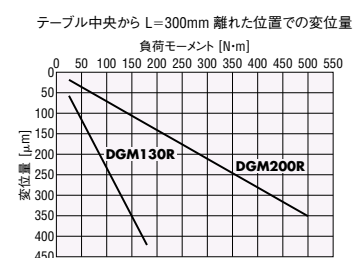
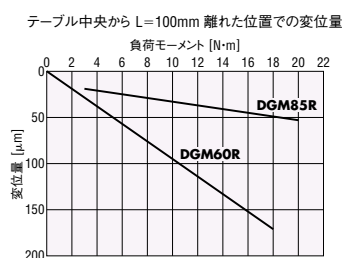
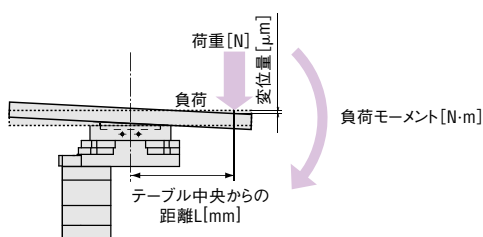
総質量41kgのアキシャル荷重は402N

DGM200Rの許容アキシャル荷重は4000Nで、許容値以内です。

ロータリーアクチュエータテーブル中央から離れた位置に高荷重を載せての駆動が可能

■位置の負荷モーメントと変位置の関係

大きい型番ほど、受けられる許容モーメントが大きく、かつ負荷モーメントに対する変位置が小さくなります。

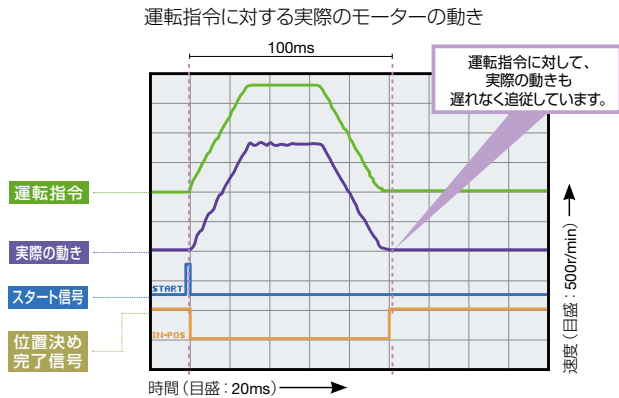


αSTEPならではの高性能・高信頼性

αSTEPは“オープンループ制御”と“クローズドループ制御”の利点をハイブリッドした独自制御をおこなう、ステッピングモーターベースのモーターです。モーターの位置などを常時監視しながら、状況に応じて2つの制御を自動で切り替えます。

機敏な応答性で短時間位置決め

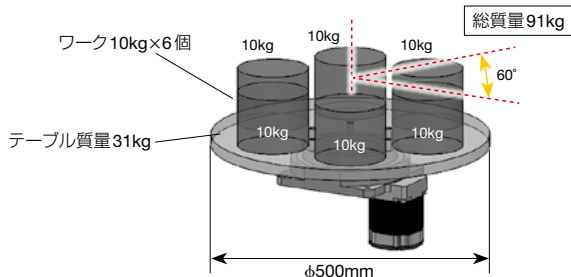
ステッピングモーターと同様に、短距離位置決めを短時間でおこなえます。パルス指令に同期して運転し、小型ながら高トルクなモーターのため加速性・応答性に優れています。



〈運転例〉

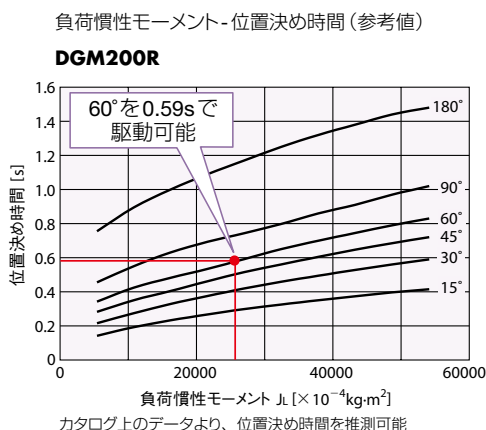
- アクチュエータ品名 : **DGM200R-AZAC**
- ドライバ品名 : **AZD-CD**
- 電源入力 : AC200V
- 搬送質量 : 91kg
- : テーブル 31kg (直径500mm、厚み20mm、鉄製)
- : ワーク 10kg×6個
- 取付方向 : 水平
- 移動量 : 60°

テーブルとワークの合計慣性モーメント=26330×10⁻⁴kg・m²



●短時間位置決め

DGM200Rの場合、総質量91kgで、60°の回転を0.59sで駆動可能。



カタログ上のデータより、位置決め時間を推測可能

高荷重でも短時間位置決めが可能



αSTEP AZシリーズ

バッテリーレス アブソリュートセンサ搭載

急激な負荷変動、急加速でも運転を継続

通常時はパルス指令に同期してオープンループ制御で運転し、小型で高トルクを発生するため加速性・応答性に優れています。過負荷時には即座にクローズドループによる制御に切り替わり、位置の補正をおこないます。

低速でも低振動

標準搭載のマイクロステップ駆動方式とスムーズドライブ機能*により、減速機構などの機械的要素なしに分解能を上げることができます。このため低速でも速度変動が少なく、一定の速度を保ち続けます。

*スムーズドライブ機能とは

パルス入力設定を変えることなく、フルステップのときと同じ移動量、移動速度で自動的にマイクロステップ駆動する制御です。

万が一の異常時にはアラーム信号を出力

連続した過負荷が加わった場合には、アラーム信号を出力します。また位置決め完了時には、信号を出力します。このため、高信頼性を備えています。

チューニング不要

通常時はオープンループ制御で運転するため、負荷変動などがある場合も、設定通りの動きがチューニングなしで得られます。

ハンチングなしで停止位置を保持

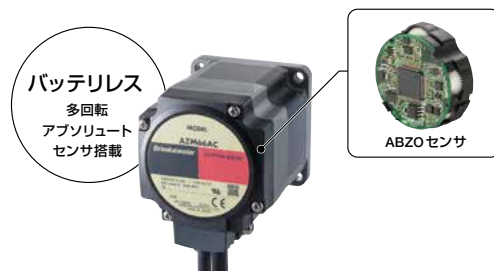
通常時はオープンループ制御で、停止時に軸が微かに動くハンチングと呼ばれる現象を起こしません。停止位置を確実に保持するため、停止時に振動があつては困る用途に最適です。

省エネルギー、低発熱

高効率モーターを採用することで発熱を低減し、消費電力を削減しました。

αSTEP AZシリーズ搭載 アブソリュートシステムによる 簡単な原点設定、原点復帰

小型の機械式多回転アブソリュートセンサ<ABZOセンサ>を開発しました(特許取得)。生産性の向上や、コスト削減に貢献できます。



■ 原点センサ不要

アブソリュートシステムのため、原点センサが不要です。

コストダウン

センサ費用や配線費用が削減でき、システムコストダウンが図れます。

省配線

省配線となり、装置設計の自由度がアップします。

外部センサ誤作動の影響を受けない

外部センサの誤動作や故障、断線といった心配がありません。

原点復帰精度向上

原点センサ感知のばらつきを気にすることなく原点復帰をおこなえるため、原点の精度を向上できます。

※リミットセンサを取り付けない場合、ドライバのソフトウェアリミットを使用すると、限界値を超える動作を防げます。

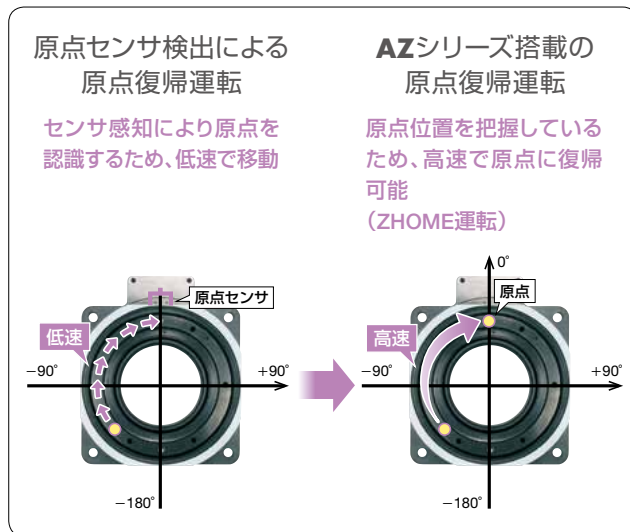
簡単な原点設定

ドライバ表面のスイッチを押すことで簡単に原点を設定でき、ABZOセンサで原点位置を保存します。また、サポートソフト(MEXE02)や外部入力信号からの原点設定も可能です。



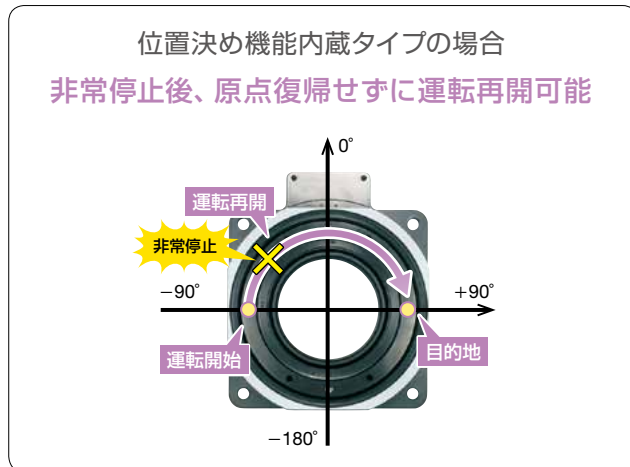
■ 高速原点復帰

原点センサを用いずに原点復帰が可能のため、センサの感度を気にせずに高速で原点復帰がおこなえ、マシンサイクル短縮に繋がります。



■ 原点復帰が不要

位置決め運転中に電源が遮断されても、位置情報は保存されます。位置決め機能内蔵タイプの場合、生産ラインでの非常停止時や停電時からの復旧の際、原点復帰をしなくても位置決め運転を再開できます。



機械式センサのため、バッテリー不要

■ バッテリーレス

機械式センサのためバッテリーが不要です。位置情報はABZOセンサで機械的に管理されているため、電源を落としても、モーター／ドライバ間のケーブルを外しても、位置情報を保持できます。

メンテナンスの削減

バッテリーの交換が必要がなく、メンテナンスの手間やコストを削減できます。

自由なドライバの設置

バッテリー交換用のスペース確保も不要なため、ドライバの設置場所の制約がなく、制御盤等のレイアウト設計の自由度が上がります。



海外輸送も安心

バッテリーは自己放電するため、海外輸送といった長期間の装置搬送では注意が必要です。ABZOセンサはバッテリー不要であり、位置情報の保持に期限はありません。またバッテリーを海外に輸出する際の各種規制等も考慮する必要がありません。

モーター／ドライバ間のケーブルを外しても位置保持

位置情報はABZOセンサ内で保持します。

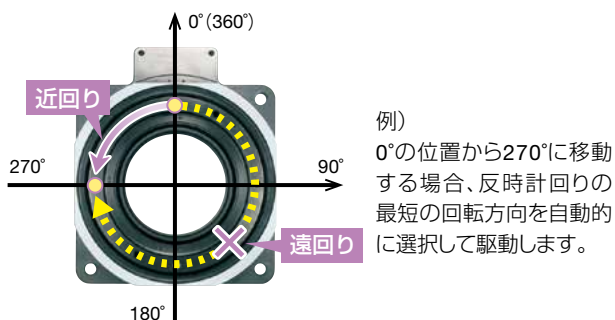
AZシリーズ搭載ならではの便利な機能

■ 便利な運転・設定

AZシリーズの機能を使うと、中空ロータリーアクチュエータの出力テーブル上で座標管理がおこなえ、下記運転が可能です。

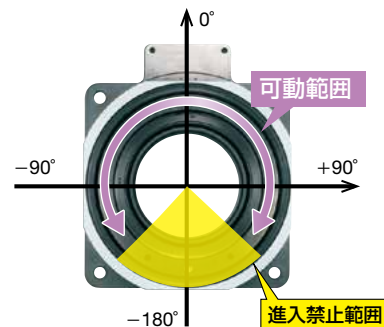
近回り運転でタクトタイム短縮

設定した目標位置に向かって、最短距離で移動する回転方向で駆動する運転方式です。装置のタクトタイムを短縮することができます。



進入禁止範囲の設定で制御が簡単

装置上で障害物等がある場合、出力テーブル上で可動させたくない範囲を設定することができます。

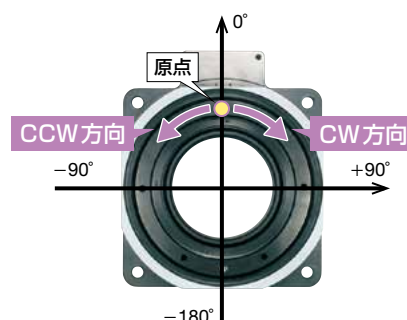


■ 装置立ち上げ時間の短縮

中空ロータリーアクチュエータを運転する際に必要なパラメータが、出荷時に設定されています。装置立ち上げ時間短縮に貢献します。

- ・原点位置
- ・分解能設定 (0.01°/step)
- ・出力テーブルの回転方向設定
- ・ラウンド設定±180°

●各初期設定値は変更できます。



サポートソフトによる簡単設定・簡単動作

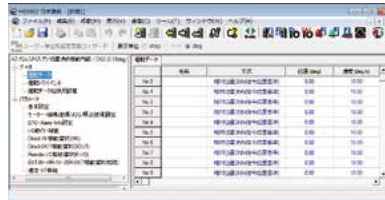
サポートソフトを使用することにより、データの設定や実際の駆動、また各種モニタ機能による確認が、パソコン上で簡単におこなえます。

サポートソフト MEXE02

サポートソフトは当社WEBサイトからダウンロードできます。



● **運転データ/パラメータ設定**
 運転データやパラメータの設定が、パソコン上で簡単におこなえます。また設定データを保存できるので、ドライバを交換したときなど、保存したデータを転送するだけで同じ設定にできます。



● **ティーチング・リモート運転**
 サポートソフト上や手動で位置合わせを行い、運転指令情報としてドライバに取り込むことが可能です。装置立ち上げ時にご活用ください。



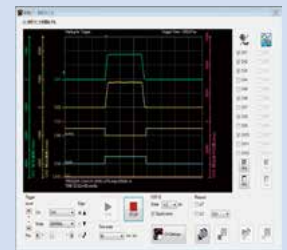
● **マルチモニタリング対応のため、モニタしながらリモート運転をおこなったり、ティーチングすることができます。**

各種モニタ機能

● **I/Oモニタ**
 ドライバに配線されているI/Oの状態が、パソコン上で確認できます。配線後のI/Oチェックや、動作時のI/Oチェックにご使用ください。



● **波形モニタ**
 オシロスコープのようなイメージで、モーターの運転状態(指令速度、モーター負荷率など)を確認することができます。装置の立上げ・調整時などにご使用ください。

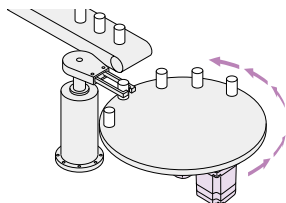
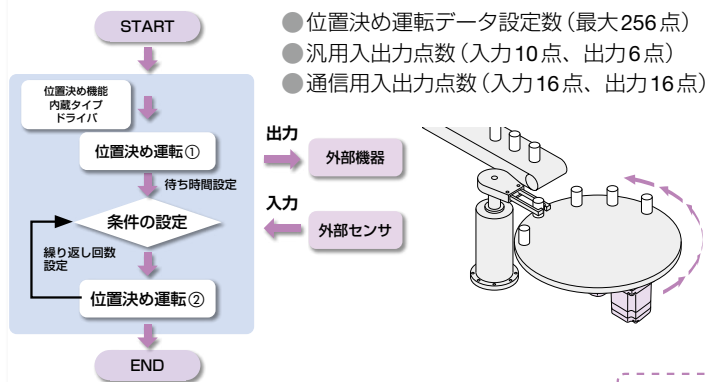


● **アラームモニタ**
 異常が発生したときに、異常の内容と対処方法が確認できます。



シーケンス機能によりメインプログラムを簡略化 (一部機種を除く)

AZシリーズは、連結運転や運転間のタイマ設定、条件分岐、ループ回数などの豊富なシーケンス機能を搭載しています。上位システムのシーケンスプログラムを簡略化できます。



■ **使い方ナビのご紹介**
 当社WEBサイトでは、AZシリーズの便利な機能・使い方を動画でわかりやすく紹介しています。是非ご利用ください。

🏠 [トップ](#) > [サポート](#) > [お問い合わせ](#) > [使い方ナビ](#)

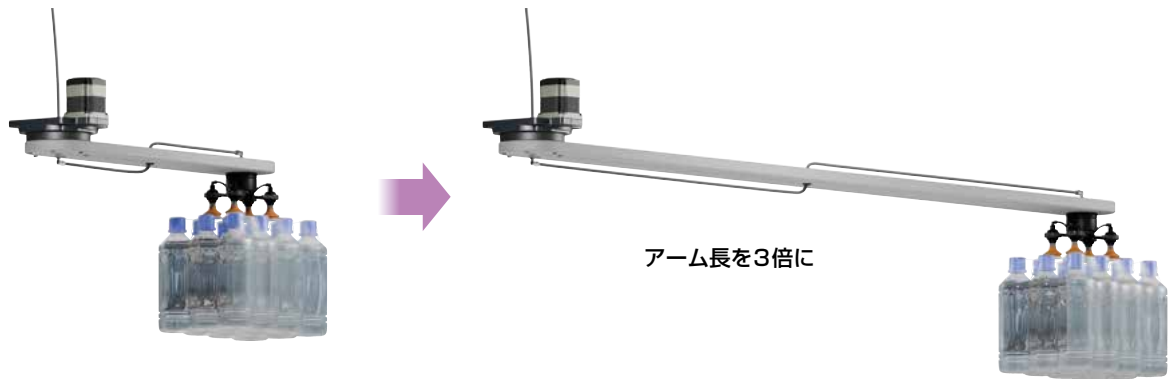
または、

<https://www.orientalmotor.co.jp/ja/support/tutorials>

用途例・使用例

負荷のダイレクト締結が可能。許容モーメント値のアップによりアーム長が延長可

部品強度の見直しにより許容モーメントの仕様値をアップ。従来よりもアーム長を長くすることが可能になりました。



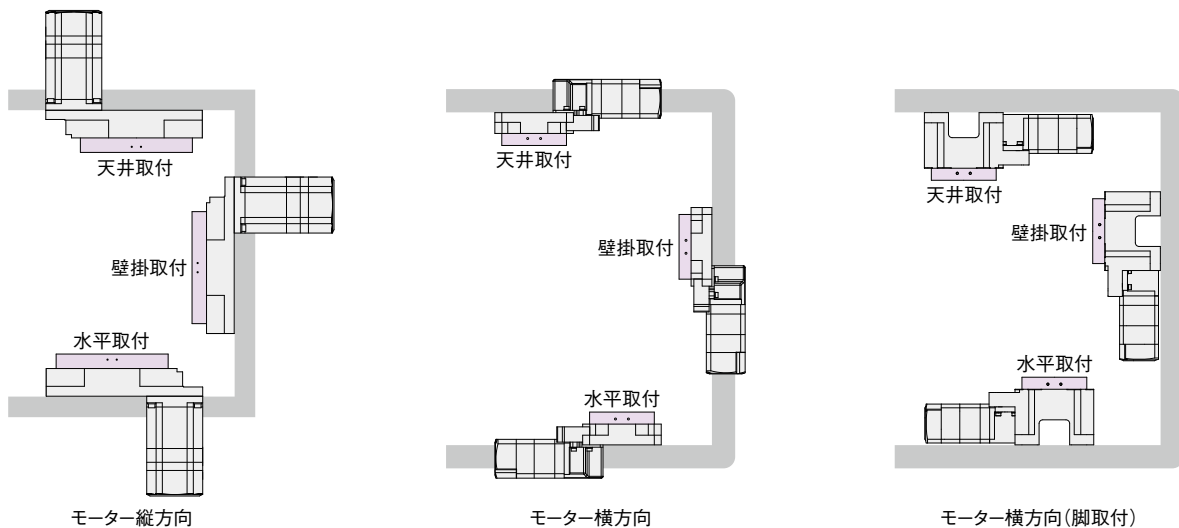
取付方向例

DGIIシリーズは、水平取付はもちろん、天井や壁掛取付も可能ですので、装置設計の幅が広がります。

取付方向(天井、壁掛け、水平)に関係なく、許容モーメントおよび許容アキシャル荷重の仕様値は共通です。

【ご注意】

中空ロータリーアクチュエータから、まれに少量のグリースがにじみ出ることがあります。グリース漏れによる周囲環境の汚染が問題となる場合には、定期点検時にご確認いただくか、油受けなどの損害防止装置を取り付けてください。



協働ロボットの周辺機器として、連動して動かすことが可能

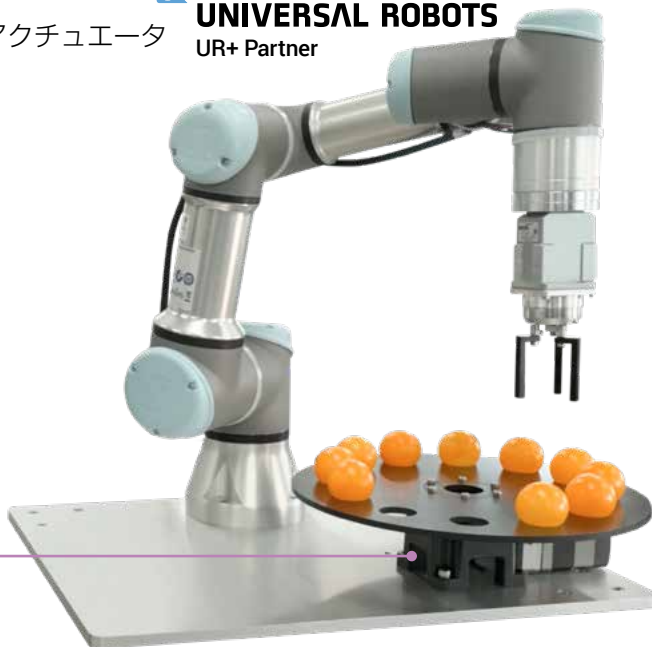
ユニバーサルロボット認証アプリケーション



- ユニバーサルロボットと連携できる ロータリーアクチュエータ
- ロボット周辺軸の旋回用途で利用可能
- URCapで簡単設定



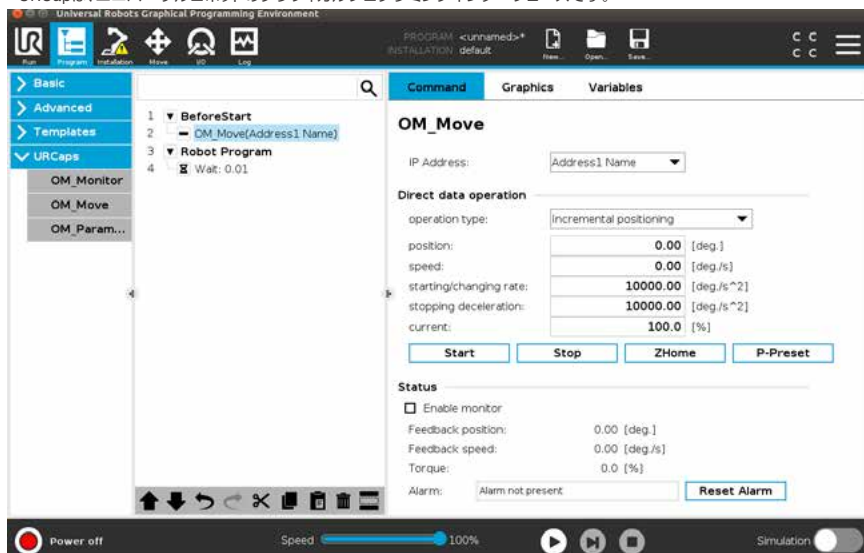
Ethernetタイプ



URCapから直接制御可能

DGIIシリーズ専用のURCap*で、ユニバーサルロボットと**DGII**シリーズを連動させた制御が可能です。ユニバーサルロボットのティーチングペンダントで移動量や速度などを設定・変更できます。

*URCapは、ユニバーサルロボットのグラフィカルプログラミングインターフェースです。



●ユニバーサルロボット製品仕様

URCap ソフトウェア	OM_DG2-x.x.x.urcap*
対応シリーズ	e-Series
PolyScope バージョン	PolyScope 5.12.2 以上

* x.x.x.(にバージョン情報が入ります。



DGIIシリーズ、専用ソフトウェアの詳細はWEBサイトでご覧いただけます。セットアップマニュアルもご用意しています。

DGIIシリーズ専用ソフトウェアの詳細はこちら



セットアップマニュアルの詳細はこちら



●URCapの使い方など、ユニバーサルロボット製品に関するお問い合わせはサポート対象外です。

ユニバーサルロボットと**DGII**シリーズが連動して動く様子をご覧いただけます。

詳細はこちら



ファナックプラグイン対応周辺機器

- ファナックの協働ロボット**CRX**シリーズと連携できる
中空ロータリーアクチュエータ
- ロボット周辺軸の旋回用途で利用可能
- タブレットTPで簡単設定



Ethernetタイプ



タブレットTPから直接制御可能

DGIIシリーズ専用のプラグインソフトで、**CRX**シリーズと**DGII**シリーズを連動させた制御が可能です。PLCなどの外部制御機器は必要なく、ファナックのティーチングペンダントで移動量や速度などを設定・変更できます。



●製品仕様

プラグインソフト	ORIENTALMOTOR_AZ.ipl
対応シリーズ	CRX シリーズ

- プラグインソフトのご利用には、ソフトウェアオプション「ユーザーソケットメッセージ機能 (A05B-2600-R648)」が必要です。



DGIIシリーズ、専用ソフトウェアの詳細はWEBサイトでご覧いただけます。セットアップマニュアルもご用意しています。

DGIIシリーズ専用ソフトウェアの詳細はこちら



セットアップマニュアルの詳細はこちら



- タブレットTPやソフトウェアオプションなど、ファナック製品に関するお問い合わせはサポート対象外です。

ファナックの**CRX**シリーズと**DGII**シリーズが連動する様子をご覧いただけます。

詳細はこちら



ラインアップ

(ユニバーサルロボット認証アプリケーション／ファンックプラグイン対応周辺機器 共通)

回転テーブル軸とモーター軸が平行に組み付いたタイプ(モーター縦方向)、
 回転テーブル軸とモーター軸が垂直に組み付いたタイプ(モーター横方向)をラインアップ。
 装置内の設置スペースに合わせてお選びいただけます。



モーター縦方向



モーター横方向

●対象製品 DC電源入力

アクチュエータ (AZシリーズ搭載)	DGM60 DGM85 DGM130 DGB85 DGB130
ドライバ (AZシリーズ miniドライバ Ethernetタイプ)	AZD-KREN

●基本仕様

フィールドネットワーク	Modbus UDP
機能	ダイレクトデータ運転
	モニタ
	パラメータ変更

中空ロータリーアクチュエータ

DGIIシリーズ

モーターレスタイプ 取付角寸法130mm、200mm

DGIIシリーズのアクチュエータ単体(モーターレスタイプ)です。

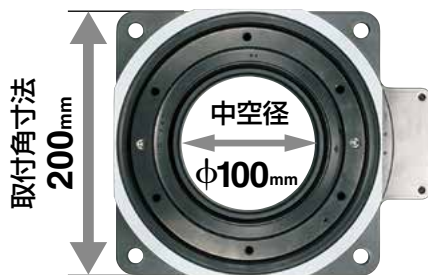
DGIIシリーズのアクチュエータ構造はそのままに、カップリング接続で各社サーボモーターと組み合わせて使用します。大慣性駆動の用途に適しています。



各社サーボモーターとの
組み合わせ専用

大口径、高強度の中空出力ケーブル

大口径の中空出力ケーブルにクロスローラベアリングを採用した構造で、高剛性・高トルクを実現しました。



DGN200の場合

許容
アキシャル荷重
4000N

許容トルク
30N・m
瞬時最大トルク
50N・m

各社サーボモーターとの組み合わせ専用

各社のサーボモーターに対応していて、カップリングで締結することができます。組み合わせ対応メーカーはWEBページをご確認ください。

>> 詳細はこちら

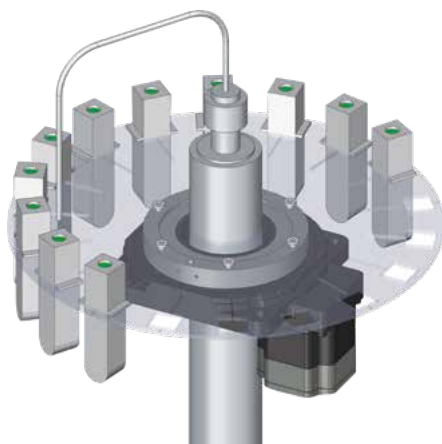


●当社モーターとの組み合わせはできません。

中空穴を利用した省配線・配管

大口径の中空穴(貫通)は、引き回しが複雑な配線・配管に利用することができ、装置設計の簡略化が図れます。

●液体を配管した充填装置



高さ方向の省スペース化を実現

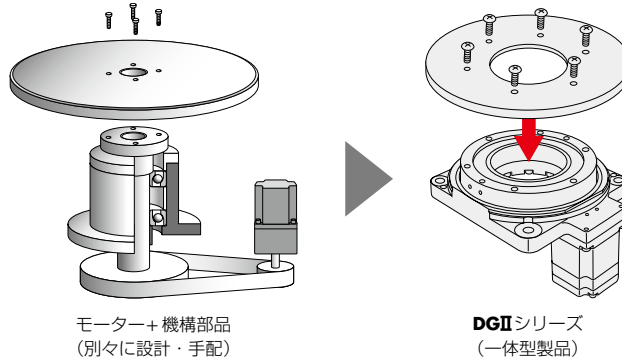
中空出力ケーブルの高さが37mmと低いため、高さ方向を抑えることができます。

●DGN130の場合



DGIIシリーズ(一体型製品)のメリット

ベルト、プーリなどの機構部品を個別に準備する場合にくらべ、機構設計、部品手配、組み立ての負担を削減できます。



種類

取付角寸法	品名
130mm	DGN130R2-18
200mm	DGN200R2-18

各社サーボモーター組み合わせ一覧

モーター取付部は、各社サーボモーターに適合する設計になっています。

● 定格出力200W (適用製品: DGN130)

メーカー名	シリーズ名	モーター品名
山洋電気株式会社	SANMOTION R	R1□A06020、R2□A06020、R5AA06020
三菱電機株式会社	J5	HK-KT23W□、HK-MT23□W□
	J4	HG-KR23□、HG-MR23□
株式会社安川電機	ΣX	SGMXJ-02A□A2、SGMXA-02A□A2
	Σ7	SGM7J-02A□A2、SGM7A-02A□A2
株式会社キーエンス	SV2	SV2-□020AS
INOVANCE	MS1	MS1H1-20B30C□-□□1□-INT
Rockwell Automation	TLP	TLP-□070-020-DK□□
Siemens	SINAMICS S200	1FL2103-2AG□□-0□C0
	SINAMICS S210	1FK2103-2AG□□-0□A0

● 定格出力750W (適用製品: DGN200)

メーカー名	シリーズ名	モーター品名
三菱電機株式会社	J5	HK-KT7M3W□、HK-KT7M34W□、HK-MT7M3□W□、HK-MTTM3VW□
	J4	HG-KR73□、HG-MR73□
株式会社安川電機	ΣX	SGMXJ-08A□A2、SGMXA-08A□A2
	Σ7	SGM7J-08A□A2、SGM7A-08A□A2
株式会社キーエンス	SV2	SV2-□075AS
INOVANCE	MS1	MS1H1-75B30C□-□□1□-INT
Rockwell Automation	TLP	TLP-□090-075-DK□□
Siemens	SINAMICS S200	1FL2104-2AG□□-0□C0
	SINAMICS S210*	1FK2104-5AK□□-0□A0

*定格出力が750W以下の組み合わせ可能なモーター

定格出力200W: 1FK2104-4AF□□-0□A0

定格出力400W: 1FK2104-4AK□□-0□A0

ご注意

- 一覧表は2024年7月現在の代表例です。各社サーボモーターと当社製品が組み付け可能か、購入の前に必ずご確認ください。各社サーボモーターの仕様は変更される場合があります。
- モーター品名は一部省略してあります。
- ストレート、キーなしのシャフトに対応しています。その他のシャフトには対応していません。
- オイルシールは不要です。

- このカタログに記載している会社名および商品の名称は、それぞれの会社が所有する商標または登録商標です。
- Oriental motor**、**αSTEP**、**ABZOセンサ**は、日本その他の国におけるオリエンタルモーター株式会社の登録商標または商標です。

お客様相談センター

製品に関する技術的なお問い合わせ、購入についてのご相談はこちらまで。

TEL 0120-925-410

E-mail webts@orientalmotor.co.jp

オリエンタルモーター株式会社
www.orientalmotor.co.jp/ja

オリエンタルモーター DGIシリーズ

検索

2025年11月制作

お問い合わせ先