

MINAS A6BN 系列



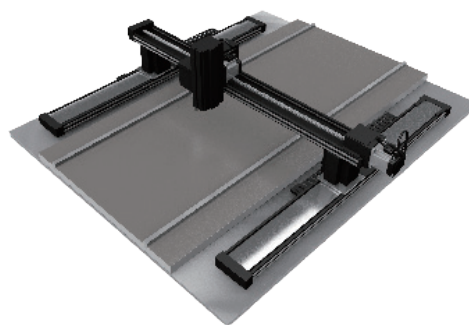
特殊功能型
控制直线电机的
伺服驱动器

龙门控制

高响应

高精度

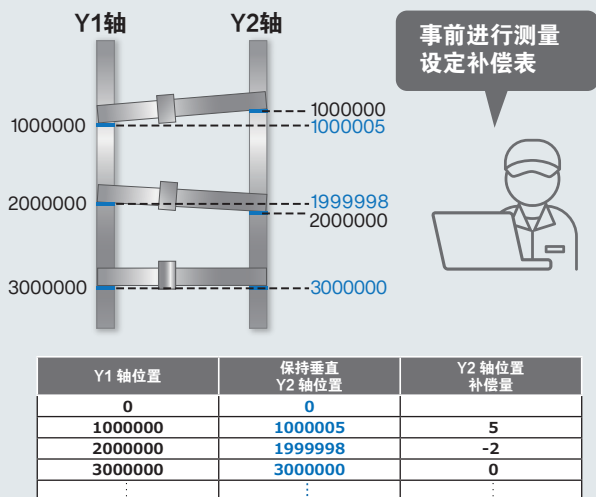
简单



- 运用多轴协调控制功能可平稳搬运大型工件。
- 适合控制门型机构的直线伺服电机。
- 自动生成扭曲补偿表。
- 可实时对应重量平衡的变化。

自动生成 扭曲补偿表

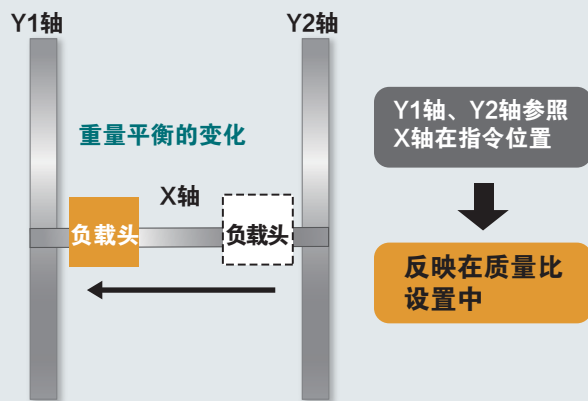
生成位置补偿表，保存于驱动器内。
驱动器会进行自动的动作补偿。



实时对应

重量比补偿功能

与X轴的位置联动，实时补偿Y1轴、Y2轴的
重量比。抑制扭曲，提高定位的整定性能。



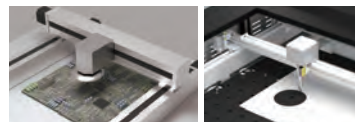
用途 · 事例

应用行业

液晶制造、电子部件实装机、机床等

应用设备

搬运设备、检查设备、涂布设备、激光加工机等



阵容一览

输入电源	型号	型号	电机额定电流 A(rms)			最大 电流 A(rms)
			载体频率			
			6 kHz	8 kHz	12 kHz	
单相 / 三相 AC200 V ~ 240 V	MADLT05BN	A 型	—	—	1.2	3.8
	MADLT15BN	A 型	—	—	1.6	4.8
	MBDLT25BN	B 型	2.6	2.1	—	7.3
	MCDLT35BN	C 型	4.1	—	—	13.2
	MDDLT45BN	D 型	5.2	—	—	15.5
	MDDLT55BN	D 型	9.4	—	—	26.1
三相 AC200 V ~ 240 V	MEDLT83BN	E 型	13.4	—	—	37.4
	MEDLT93BN	E 型	17.0	—	—	48.0
	MFDLTA3BN	F 型	18.7	—	—	54.4
	MFDLTB3BN	F 型	33.0	—	—	72.1
	MGDLTC3BN	G 型	40.0	—	—	116.6
	MHDLTE3BN	H 型	—	66.1	—	167.2
	MHDLTF3BN	H 型	80.2	—	—	207.9

输入电源	型号	型号	电机额定电流 A(rms)			最大 电流 A(rms)
			载体频率			
			6 kHz	8 kHz	12 kHz	
单相 AC 100 V ~ 120 V	MADLT01BN	A 型	—	—	1.2	3.7
	MADLT11BN	A 型	—	—	1.6	5.5
	MBDLT21BN	B 型	2.5	2.1	—	7.4
	MCDLT31BN	C 型	4.6	4.1	—	14.3
三相 AC400 V	MDDLT44BN	D 型	1.5	1.2	0.8	4.5
	MDDLT54BN	D 型	2.9	—	—	8.7
	MDDLT64BN	D 型	4.7	—	—	14.1
	MEDLT84BN	E 型	6.7	—	—	19.7
	MFDLTA4BN	F 型	9.4	—	—	28.2
	MFDLTB4BN	F 型	16.5	—	—	42.4

* 请使用额定电流、最大电流范围内的适用电机。

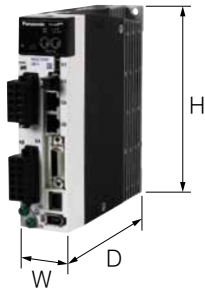
A6BN 共同规格

				内容
输入电源	100 V	主电路电源	A ~ C 型	单相 100 V ~ 120 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
		控制电路电源	A ~ C 型	单相 100 V ~ 120 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
	200 V	主电路电源	A ~ D 型	单相 / 三相 200 V ~ 240 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
			E ~ H 型	三相 200 V ~ 240 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
		控制电路电源	A ~ D 型	单相 200 V ~ 240 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
			E ~ H 型	单相 200 V ~ 240 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz
	400 V	主电路电源	D ~ F 型	三相 380 Y/220 Y ~ 480 Y/277 V, -15 % ~ +10 %, 50/60 Hz, TN (中性点接地)
		控制电路电源	D ~ F 型	DC 24 V, ± 15 %
外部位移传感器反馈				A/B 相・原点信号差分输入型 我司串行通信型 (*1)
控制信号	输入	通用输入 8 个	根据参数选择通用输入功能	
	输出	通用输出 3 个	根据参数选择通用输入功能	
模拟信号	输出	输出 2 个	模拟监视器 1、模拟监视器 2	
脉冲信号	输出	输出 2 个	编码器反馈脉冲 (A・B 相) 通过长线驱动器输出	
通信功能	EtherCAT		可实时地进行动作指令的传输、参数的设定、状态监视器等。	
	USB		可连接电脑等进行参数设定以及状态监视等。	
安全端子				对应安全功能的连接器
前面板				① 旋转考官 ② LED 7 段 2 位数和状态显示用 2 灯 ③ 模拟监视器用连接器
再生				A, B, G, H 型：无内置再生电阻 (仅外置) C ~ F 型：内置再生电阻 (可外置)
动态制动器				A ~ G 型：内置 H：仅外置
控制模式				位置控制：循环位置控制 (csp)、原点复归位置控制 (hm) 速度控制：Profile 速度控制 (pv)、循环速度控制 (csv) 转矩控制：Profile 转矩控制 (tq)、循环转矩控制 (cst) ※ 通过 EtherCAT 通信命令切换上述控制模式
龙门协调控制功能				① 扭曲补偿表生成 ② 重量比补偿功能

*1 对应的外部位移传感器厂家以及型号相关, 请参照合作商目录。



[驱动器] 外形尺寸图



* 照片是 A 型的外观。外观因型号而异。
对手侧的连接器、导线的空间请另外确认。

型号	W [mm]	H [mm] () 包括安装支架	D [mm] () 包括驱动器主体侧电源 连接器和电机连接器	重量 [kg]
A 型	40	150(180)	130(150)	约 0.8
B 型	55	150(180)	130(150)	约 1.0
C 型	65	150(180)	170(191)	约 1.6
D 型	85	150(180)	170(191)	约 2.1
E 型	85	168(198)	196.5(216)	约 2.7
F 型	130	220(250)	219.5	约 5.2
G 型	184	220(257)	257	约 8.2
H 型	244	390	222	约 14.2(MHDLTE3BN)、 15.2(MHDLTF3BN)



驱动器详细资料