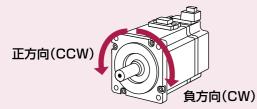
### 環境条件

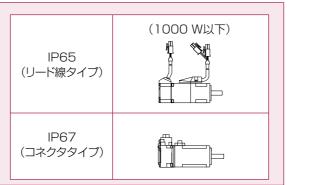
項	目	条 件				
使用温度*1		0 ℃~ 40 ℃(凍結なきこと)				
使用湿度		20 %RH ~ 85 %RH (結露なきこと* <sup>5</sup> * <sup>6</sup> )				
保存温度*2		- 20 ℃~ 65 ℃(最高温度保証:80 ℃:累積 72 時間 結露なきこと*5)				
保存湿度		20 %RH ~ 85 %RH (結露なきこと* <sup>5</sup> * <sup>6</sup> )				
振動	モータのみ	回転時49 m/s²(5 G)以下、停止時24.5 m/s²(2.5 G)以下*7				
衝撃	モータのみ	98 m/s² (10 G) 以下				
ID 5## frfr I/II	IP65*3	出力軸回転部、リード線先端部は除く				
( 保護等級 (モータのみ)	IP67*3*4	出力軸回転部、モータコネクタ・エンコーダコネクタ・ブレーキコネクタの接続ピン部は除く				
(	IP44*3	出力軸回転部、コネクタの接続ピン部、端子台のグロメット口出線部は除く				
標	高	海抜 1000 m 以下				

- \*1 使用温度は、モータより 5 cm 離れたところの温度です。
- \*2 輸送中などを想定した短時間許容できる温度です。
- \*3 EN 規格 (EN60529、EN60034-5) に規定された試験条件に適合するモータです。常時水洗いされるなど、長期間に渡って防水性能が必要な用途には、適用できません。
- \*4 モータコネクタ、エンコーダコネクタを推奨締め付けトルクで締め付けた場合に適用されます。
- \*5 温度が低下すると湿度が上昇するため、結露が発生しやすくなりますのでご注意ください。
- **\*6** MDMFD22L1□□の端子台は 45 %RH ~ 85 %RH となります。
- \*7 定格出力容量が 5.5 kW 以上のモータは回転時、停止時にともに 24.5 m/s² (2.5 G) 以下となります。

### くお知らせ>

回転方向の初期設定を正方向(CCW)、負方向(CW)と 定義しています。ご注意ください。





### 「モータ仕様」ページの注釈について

注1) A, B, G, H枠のアンプには回生抵抗が内蔵されていません。回生が発生する場合、オプションの外付け回生抵抗をご用意ください。

#### ● AC100 V 電源時

回生ブレーキ頻度はモータ単体で定格回転速度から減速停止する場合の許容頻度を示します。

- ・ 負荷をつけた場合、表の値の 1/(m+1) になります。(m=負荷慣性モーメント/ロータ慣性モーメント)
- ・定格回転速度を越える場合の回生ブレーキ頻度は(運転速度/定格速度)の2乗に反比例します。
- 電源電圧は AC115 V (AC100 V 電源時)です。

電源電圧が変動する場合、表の値に対して(運転電源電圧/115)の2乗に反比例します。

・運転回転速度が頻繁に変わる場合や、上下送りのように常時回生状態となる場合は、お問い合わせください。

#### ● AC200 V 電源時

回生ブレーキ頻度はモータ単体で定格回転速度から減速停止する場合の許容頻度を示します。

- ・ 負荷をつけた場合、表の値の 1/(m+1) になります。(m=負荷慣性モーメント/ロータ慣性モーメント)
- ・定格回転速度を越える場合の回生ブレーキ頻度は(運転速度/定格速度)の2乗に反比例します。
- ・電源電圧は AC230 V (AC200 V 電源時)です。
- 電源電圧が変動する場合、表の値に対して(運転電源電圧/230)の2乗に反比例します。
- ・ 運転回転速度が頻繁に変わる場合や、上下送りのように常時回生状態となる場合は、お問い合わせください。

- 注2) 実効トルクが定格トルク内であれば回生頻度に制約はありません。
- 注3) 負荷慣性モーメント比が記載値を超える場合はお問い合わせください。
- 注4) 釈放時間はバリスタ使用の直流切りの場合の値です。

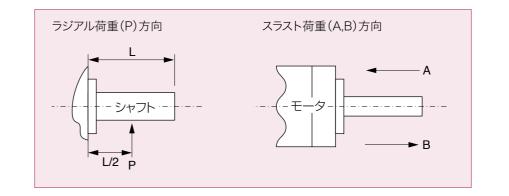
### 出力軸の許容荷重

ラジアル荷重とは出力軸に対しラジアル方向にかかる荷重をいいます。これは相手機械とチェーン・ベルトなどで連結される場合に生じますが、カップリングと直結される場合には生じません。

下図に示しますように出力軸の L/2 位置に加わる荷重で許容値を設定しています。

また、スラスト荷重とは出力軸に対しスラスト方向にかかる荷重をいいます。

ラジアル荷重・スラスト荷重は軸受の寿命や強度に大きく影響を与えますので、運転時の負荷が各ページ記載の許容ラジアル荷重・許容スラスト荷重を超えないようご注意ください。



## モータ内蔵保持ブレーキ

モータで垂直軸を駆動する用途などで、アンプへの電源が遮断されたときにワーク(可動部)が重力によって落下しないように保持する目的で使用します。

モータに内蔵のブレーキはあくまで停止状態を維持する目的の「保持用」です。動いている負荷を 停止させる「制動用」としての使用はしないでください。

#### ● BRK-OFF 信号の出力タイミング

- ・電源オン時のブレーキ解除のタイミング、また、モータ回転中のサーボオフ / アラーム発生時のブレーキ動作のタイミングなどについては、当社ホームページから取扱説明書をダウンロードして参照してください。
- ・モータが回転中のサーボオフ、あるいはアラーム発生時には、モータが励磁状態よりフリーとなってから BRK-OFF 信号がオフ(ブレーキが動作)するまでの時間を、Pr4.38(動作時メカブレーキ動作設定)で設定可能です。 その詳細については、当社ホームページから取扱説明書をダウンロードして参照してください。

くお知らせ>

- 1. ブレーキ内蔵モータの運転時に、ブレーキのライニング音(カタカタ音など)が発生することがありますが、機能上は問題ありません。
- 2. ブレーキコイルへの通電時(ブレーキは開放状態)に、軸端などから漏洩磁束が発生することがあります。モータ周辺で磁気センサなどをお使いの場合には注意してください。

Panasonic Industry Co., Ltd.

### ●モータ内蔵保持ブレーキ仕様

モータ シリーズ	モータ出力	静摩擦 トルク N·m	慣性 モーメント ×10 <sup>-4</sup> kg·m <sup>2</sup>	吸引時間 ms	釈放時間 ms	励磁電流 DC A (冷時)	釈放電圧 DC V 励磁電圧 DC V	制動1回当たり の許容仕事量 J	許容総 仕事量 ×10 <sup>3</sup> J	許容角 加速度 rad/s²
MSMF (□80 mm) 以下	50 W,100 W	0.294以上	0.002	35以下	20以下	0.30	1以上 _	39.2	4.9	30000
	200 W,400 W	1.27以上	0.018	50以下	15以下	0.36	24±1.2	137	44.1	
	750 W	2.45以上		70以下	20以下	0.42		196	147	
	1000 W	3.80以上	0.075				1以上 24±2.4	185	80.0	
	1.0 kW, 1.5 kW, 2.0 kW	8.0以上	0.175	50以下	15以下 0.81	001	2以上 24±2.4	600	50	10000
MSMF	3.0 kW	12.0以上	0.175	80以下		0.81			900	
(□100 mm) 以上	4.0 kW	16.2以上	1.10	110以下	50以下	0.90		1470	2160	
	5.0 kW	22.0以上	1.12					1545	2000	
MQMF	100 W	0.39以上	0.018	15以下	00117	0.30	1以上	105	44.1	30000
(□80 mm) 以下	200 W, 400 W	1.6以上	0.075	70以下	20以下	0.36	24±2.4	185	80	
N 41 1N 45	50 W, 100 W	0.38以上	0.002	35以下		0.30	1以上 24±2.4	39.2	4.9	30000
MHMF (□80 mm) 以下	200 W, 400 W	1.6以上	0.018	50以下	20以下	0.36		105	44.1	
	750 W, 1000 W	3.8以上	0.075	70以下		0.42		185	80	
	1.0 kW, 1.5 kW	13.7以上	1.12	100以下	50以下	0.79		1470	2160	10000
MHMF	2.0 kW, 3.0 kW, 4.0 kW	25.0以上	4.7	80以下	25以下		2以上 24±2.4	1800	3000	5440
以上	5.0 kW	44.1以上	4.1	150以下	30以下	1.29			3100	5108
	7.5 kW	63.0以上	3.9	200以下	80以下					
	1.0 kW, 1.5 kW, 2.0 kW	13.7以上	1.12	100以下	50以下	0.79		1470	2160	10000
	3.0 kW	22.0以上		110以下		0.90		1545	2000	
	4.0 kW	25.0以上	4.7	80以下	25以下		Ob L	1800	3000	5440
MDMF (□100 mm)	5.0 kW	44.1以上	4.1	150以下	30以下		2以上24±2.4		3100	
以上	7.5 kW	63.0 以上	3.9	200以下	80以下					5108
	11.0 kW	100以上	7.1	300以下	140以下	1.08		2000		0100
	15.0 kW	100%							4000	
	22.0 kW			1.72		3000	3	3000		
	0.85 kW, 1.3 kW, 1.8 kW	13.7以上	1.12	100以下	50以下	0.79	ONL	1470	2160	10000
MGMF (□100 mm)	2.4 kW, 2.9 kW	25.0以上	4.7	80以下	25以下		2以上	1800	3000	5440
以上	4.4 kW	44.1以上	3.93	150以下	30以下	1.29	24±2.4		3100	5108
	5.5 kW	63.0以上	3.9	200以下	80以下					

- ・吸引時間および釈放時間はブレーキ作動の遅れ時間を表します。
- ・釈放時間は、バリスタ使用の直流切りの場合の値。
- ・上記数値は(静摩擦トルク、釈放電圧、励磁電圧は除く)代表特性
- · 内蔵保持ブレーキの出荷時のバックラッシュは 2°以下
- ・上記許容角加速度による加速・減速回数の寿命は 1000 万回 (ブレーキのバックラッシュが急激に変化するまでの加速・減速回数)
- ・ モータブレーキ用電源は、アンプのコネクタ X1, X2, X3, X4, X5, X6 用電源とは別の電源から供給してください。

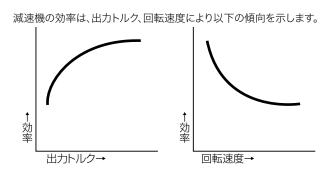
# ギヤ付サーボモータ機種





ギヤ減速比		ギヤ種類				
	100	200	400	750	十つ性規	
1/5	•	•	•	•		
1/9	•	•	•	•	古蛙莊田	
1/15	•	•	•	•	高精度用	
1/25	•	•	•	•		

- \*MQMF の 750 W はありません。
- \*MHMFの 100 W, 400 Wの 1/25 はありません。



# ギヤ付サーボモーター般仕様

	項目	仕 様				
	減速機バックラッシュ	減速機出力軸にて3分(初期値)以下				
	ギヤ構成	遊星ギヤ				
	減速機効率	76 %~ 87 %				
ギヤ	潤 滑	グリース潤滑				
	出力軸回転方向	モータ出力軸と同一回転方向				
	取り付け方法	フランジ取り付け				
	許容負荷慣性モーメント比 (サーボモータ軸換算値にて)	サーボモータロータ慣性モーメントの 10 倍以下				
	保護等級	IP44 相当(減速機部分)				
環境	使用温度	0 ℃~ 40 ℃(凍結なきこと)				
	保存温度	-20 ℃~ 65 ℃(最高温度保証:80 ℃ 累積 72 時間 結露なきこと)				
	使用湿度、保存湿度	20 %RH ~ 85 %RH(結露なきこと)				
	振動	回転時 49 m/s²(5G)以下、停止時 24.5 m/s²(2.5G)以下				
	衝擊	98 m/s² (10G) 以下				
	標高	海抜 1000 m 以下				