検査基準 No. 103	87
ENX MAG	468-470
ENX GAMA	471-472
ENX QUAD	473
ENX EASY	473-478
ENX EASY INT	479-484
ENX EMT	485
ENX RIO	486

maxon ENX





maxon ENXエンコーダは、堅牢な設計と高品位信号で威力を発揮します。3チャンネルエンコーダは差動信号を使用し、最大負荷がかかっても問題なく機能することを保証し、光学式RIOエンコーダは狭いスペースで最大分解能を実現します。maxon ENXエンコーダはオンラインで設定することができ、最短11営業日以内に出荷準備が整います。

enx.maxongroup.co.jp



データ	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付	
チャンネル数	3	
最大カウント/回転	256	
モータ取付時の追加長さ	mm 2.7	
使用温度範囲	°C -40 100	
質量	g 1	

選択基準	ENX 4 MAG インクリメンタル、	ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識	■	
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能	▲	
低コスト		

仕様		ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V _{cc}	V	3.0 3.6
消費電流 (標準値)	mA	13
最大周波数	kHz	500
最大許容回転数	rpm	100000
ピン配置³		FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm
		Pin 1 巻線1
		Pin 2 巻線2
		Pin 3 巻線3
		Pin 4 GND
		Pin 5 V _{cc}
		Pin 6 チャンネル A
		Pin 7 チャンネル B
		Pin 8 チャンネル I
		Pin 9 ホールセンサ1
		Pin 10 ホールセンサ2
		Pin 11 ホールセンサ3
		Pin 12 接続しないでください ¹
		出力信号: CMOSコンパチブル
		出力電流/チャンネル: ±4 mA

カスタマイズ	ENX 4 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付	
カウント/回転 ²	1256	

モジュラーシステム EC motor	ページ 寸法 (標準構成)	M 1:1 │注記
ECX SPEED 4 M ECX SPEED 4 L	189 190	1 これら6 能性がi 2 maxon が必要 3 ステッフ 位相と- 信号、気
	3.3 ±0.3	適合コネ Molex 5 マクソン プタ (49
	PIN	1—/ 注意: 各

- ¹これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可 能性があります。
- ² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能
- が必要です。 ³ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流 位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1 信号、矩形波整流)62ページ参照。

適合コネクタ:Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2
マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要

注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A



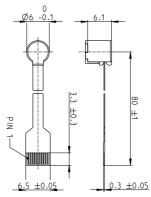
データ	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	256	256
モータ取付時の追加長さ	mm 6.2	2.1
使用温度範囲	°C -40100	-40 100
質量	g 1	1

選択基準	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V。。	V 3.03.6	3.0 3.6
消費電流(標準値)	mA 13	13
最大周波数	kHz 500	500
最大許容回転数	rpm 100000	100000
成人可登山私奴 ピン配置 ³	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 モータ+ Pin 2 モータ- Pin 3 接続なし Pin 4 GND Pin 5 V _{cc} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9-12 接続しないでください ¹ 出力信号:CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル:±4 mA	FPC, 12極、ピッチ 0.5 mm Pin 1 巻線1 Pin 2 巻線2 Pin 3 巻線3 Pin 4 GND Pin 5 V _{CC} Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 9 ホールセンサ1 Pin 10 ホールセンサ2 Pin 11 ホールセンサ3 Pin 12 接続しないでください ¹ 出力信号:CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: ±4 mA

カスタマイズ	ENX 6 MAG インクリメンタル	ENX 6 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転2	1256	1256
モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
DC motor		

モジュラーシステム	ページ マ
DC motor	
DCX 6 M	93
2 67 (0 1.11	
EC motor	
ECX SPEED 6 M	191-192



- ¹これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可 能性があります。
- ² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能
- が必要です。 ³ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流 位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1 信号、矩形波整流)62ページ参照。

適合コネクタ:Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2
マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要

注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A

xdrives.maxongroup.co.jp

maxon sensor 469



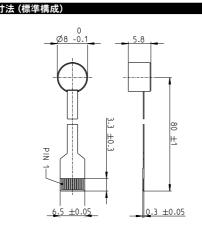
データ	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	256	256
モータ取付時の追加長さ	mm 7.0	1.0
使用温度範囲	°C -40100	-40100
質量	g 1	1

選択基準	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、 ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	ENX	8 MAG インクリメンタル	EN	X 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 V。。	V 3.0			03.6
消費電流 (標準値)	mA 13		13	
最大周波数	kHz 500		50	0
最大許容回転数	rpm 100		10	0000
ピン配置3	・ FPC Pin Pin Pin Pin Pin Pin Pin Pin 出力・	12極 ピッチ 0.5 mm 1 モータ+ 2 モータ- 3 接続なし 4 GND 5 V _{CC} 6 チャンネル A 7 チャンネル B 8 チャンネル I 9-12 接続しないでください ¹ 信号: CMOSコンパチブル 電流/チャンネル: ±4 mA	FP Pir Pir Pir Pir Pir Pir Pir Pir Pir	C, 12極、ピッチ 0.5 mm 1 1 巻線1 1 2 巻線2 1 3 巻線3 1 4 GND 1 5 V _{CC} 1 6 チャンネル A 1 7 チャンネル B 1 8 チャンネル I 1 9 ホールセンサ1 1 10 ホールセンサ3 1 12 接続しないでください ¹
				カ信号:CMOSコンパチブル カ電流/チャンネル:±4 mA

カスタマイズ	ENX 8 MAG インクリメンタル	ENX 8 MAG インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転 ²	1256	1256

モジュラーシステム	ページ	寸
DC motor		
DCX 8 M	94	
EC motor		
ECX SPEED 8 M	193-194	



- ¹これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可 能性があります。
- ² maxon制御ユニットには少なくとも16パルスの分解能
- が必要です。
 ³ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流)62ページ参照。

M 1:1 注記

適合コネクタ:Molex 52745-1297, TE 1-1734839-2
マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要

注意: 各ピンの最大連続電流 0.5 A





データ		GAMA インクリメンタル	
チャンネル数		2	
カウント/回転1		12	
エンコーダの長さ L²	mm	8.0	
使用温度範囲	°C	-20 105	
質量	g	<5	

選択基準	GAMA インクリメンタル	
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	GAMA インクリメンタル	GAMA 放射線抵抗性
電源電圧 Vcc	V 5 ± 0.5	
消費電流 (標準値)	mA 10	エンコーダタイプ GAMA は、電離放射線に対する耐性を有しています。
最大周波数	kHz 24	[本] する耐性を有しています。
最大許容回転数	rpm 60 000	
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DI Pin 1 モータ + Pin 2 V _{cc} Pin 3 チャンネル A Pin 4 チャンネル B Pin 5 GND Pin 6 モータ - Pin 7 接続なし Pin 8 接続なし Pin 9 接続なし Pin 10 接続なし 出力信号: TTLコンパチン 出力電流/チャンネル: +	500 krad の環境によるテストが実施されています。

設定	GAMA インクリメンタル	
コネクタ	6極,10極	
ケーブルの長さ mm	50, 100, 150, 200, 300, 500	

maxonモジュラーシステム maxon DC motor RE 10, 0.75 W RE 10, 1.5 W	ベージ 寸法 (標準構成) 128 130	PIN 2 PIN 1 PIN 10 PIN 9 150 ±10	1 注記 1 maxon 制御ユニットには少なくとも 16 パルスの分解能が必要です。 2 ここに記載されている長さはエンコーダのみに関連しています。モータへの取り付け時の追加長さは、それぞれのモータ/エンコーダの組み合わせの有効長さに応じ、各寸法図を参照してください。 最大許容連続電流 ケーブル/コネクタ:1.2 A。 注文時の注意事項: オンラインで設定できないモータでは、ENX 10 GAMA の注文には製品番号 714457 を使用してください。
			xdrives.maxongroup.co.jp





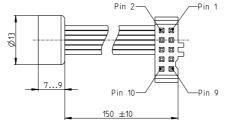
データ		GAMA インクリメンタル	
チャンネル数		2	
カウント/回転		16	
エンコーダの長さ Ľ	mm	7.0 9.0	
使用温度範囲	°C	-20 105	
質量	g	<5	

選択基準	GAMA インクリメンタル	
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様		GAMA インクリメンタル		GAMA 放射線抵抗性
電源電圧 Vcc	V	5 ± 0.5		
消費電流 (標準値)	mA	10		エンコーダタイプ GAMA は、電離放射線に対する耐性を有しています。
最大周波数	kHz	24		【★】する耐性を有しています。
最大許容回転数	rpm	60 000		
コネクタ		10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 モータ + Pin 2 V _{cc} Pin 3 チャンネル A Pin 4 チャンネル B Pin 5 GND Pin 6 モータ - Pin 7 接続なし Pin 8 接続なし Pin 9 接続なし Pin 10 接続なし 出力信号: TTLコンパチブル, push-pull 出力電流/チャンネル: + 10 mA	2	Co60 放射線源(ガンマ放射線)を使い、放射 線源は最大 18 krad/h、最大放射線量 (TID) は 500 krad の環境によるテストが実施されてい ます。

コネクタ 6極,10極		GAMA インクリメンタル	
	9	6極,10極	
ケーブルの長さ mm 50, 100, 150, 200, 300, 500	いの長さ mm	50, 100, 150, 200, 300, 500	

maxonモジュラーシステム	ページ	寸法(標準構成)
maxon DC motor		
DC-max 16 S	117-118	
DC-max 22 S	119-120	
DC-max 26 S	121-122	Ī <u></u>
		Z
RE 13	131-146	~ E
RE 16	147-151	
A-max 16	167-170	79
A-max 19	171-174	
A-max 22	175-178	
A-max 26	179-182	ļ.



¹ ここに記載されている長さはエンコーダのみに関連しています。モータへの取り付け時の追加長さは、それぞれのモータ/エンコーダの組み合わせの有効長さに応じ、各寸法図を参照してください。

最大許容連続電流 ケーブル/コネクタ: 1.2 A。

M 1:1 注記

注文時の注意事項: オンラインで設定できないモータでは、ENX 13 GAMA の注文には製品番号 714445 を使用してください。



データ	EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル
チャンネル数	3	2
最大カウント/回転	1024	1
エンコーダの長さ L⁴	mm 8.5	9.0
使用温度範囲	°C -40 +100	-40 +100
質量	g <5	<5

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル	
回転数・回転方向認識			
回転数・位置制御		•	
コンパクトで堅牢な設計			
高い分解能		•	
低コスト			

仕様		EASY インクリメンタル、差動	QUADインクリメンタル
電源電圧 Vcc	٧	5 ±0.5	3.0-24
消費電流 (標準値)	mΑ	22	5.5
最大周波数	kHz	1600	2
最大許容回転数	rpm	30000	30000
コネクタ	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	10極 1.27 mm ピッチ 例:Samtec FFSDシリーズ Pin 1 接続しないでください (BiSS-C データ) Pin 2 V _{cc} Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください (BiSS-C CLK) Pin 5 チャンネル Ā	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 接続なし Pin 2 V _{CC} Pin 3 チャンネル A Pin 4 チャンネル B Pin 5 GND
		Pin 6 チャンネル A Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル Ī Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	Pin 6 接続なし Pin 7 接続なし Pin 8 接続なし Pin 9 接続なし Pin 10 接続なし 出力信号: TTLコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 10 mA

カスタマイズ		EASY インクリメンタル差動	QUADインクリメンタル
カウント/回転 ²		1 1024	1
電気接続		フレックスフラットケーブル FFC³	コネクタ 6極,10極
ケーブルの長さ	mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000 / FFC3: 138 mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000
モータへのケーブル出し角度(ピッチ)	0	15	15

モジュラーシステム		ページ 寸法	M 1:1 注記
DC motor			
DCX 10 S	EASY, QUAD	95	¹これらのPinに電圧を加えると
DCX 10 L	EASY, QUAD	96	エンコーダが破損する可能性があります。
DCX 12 S	EASY, QUAD	97	² マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも
DCX 12 L	EASY, QUAD	98	- ^{8.5/9}- ント∕回転が必要になります。
DCX 14 L	EASY, QUAD	99-100	3 FFCケーブル: ピッチ0.5 mm、適合コネクタ
DCX 16 S	EASY, QUAD	101-102	`
DCX 16 L	EASY, QUAD	103-104	
DCX 19 S	EASY, QUAD	105-106	↑ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 22 S	EASY, QUAD	107-108	
DCX 22 L	EASY, QUAD	109-110	
DCX 26 L	EASY, QUAD	111-112	i
DCX 32 L	EASY, QUAD	113	
DCX 35 L	EASY, QUAD	114	
DC-max 16 S	EASY, QUAD	117-118	
DC-max 22 S	EASY, QUAD	119-120	
DC-max 26 S	QUAD	121-122	



データ	EASY インクリメンタル	アル、単一端	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	1024		
エンコーダの長さ L ²	mm 8.5		
使用温度範囲	°C -55 +125		
質量	g <5		

選択基準	EASY インクリメンタル、単一端	
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様		EASY インクリメンタル、単一端	
電源電圧 V _{cc}	V	5 ±0.5	
消費電流 (標準値)	mA	22	
最大周波数	kHz	1600	
最大許容回転数	rpm	30000	
コネクタ		10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651)	
		Pin 1 接続なし Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 接続なし Pin 5 接続なし Pin 7 接続なし Pin 7 接続なし Pin 8 チャンネル B Pin 9 接続なし Pin 10 チャンネル I 出力信号: TTLコンパチブル 出力電流/チャンネル: +10 mA	2 10 9

カスタマイズ		EASY インクリメンタル、単一端	
カウント/回転1		11024	
ケーブルの長さ	mm	300	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	۰	15	

モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準	隼構成)	M 1:1 注記
DC motor			
DCX 10 S	95		1マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウン
DCX 10 L	96		ト/回転が必要になります。
DCX 12 S	97	8.5	² DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 12 L	98	7	
DCX 14 L	99-100	5 4	
DCX 16 S	101-102		
DCX 16 L	103-104		
DCX 19 S	105-106	<u> </u>	
DCX 22 S	107-108	$II \setminus I$	
DCX 22 L	109-110	 	
DCX 26 L	111-112		
DCX 32 L	113		
DCX 35 L	114		
			vdrivos movenarous se in
			xdrives.maxongroup.co.jp



データ		EASY インクリメンタル、差動	
チャンネル数		3	
最大カウント/回転		1024	
エンコーダの長さ L²	mm	8.5	
使用温度範囲	°C	-40 +100	
質量	g	7	

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	EASY インクリメンタル、差動
電源電圧 Vcc V	5 ±0.5
消費電流 (標準値) mA	22
最大周波数 kHz	1600
	30 000
コネクタ	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 接続なし Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 接続なし Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル B Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA

カスタマイズ		EASY インクリメンタル、差動	
カウント/回転1		1 1024	
ケーブルの長さ	mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	۰	15	

モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構)	或)	M 1:1 注記
DC motor	5 12. (13.)	~~	
DCX 16 S	101-102		1マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウ
DCX 16 L	103-104		ント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要に
DCX 19 S	105-106	_ 8.5 _	なります。
DCX 22 S	107-108		² DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 22 L	109-110		
DCX 26 L	111-112		
DCX 32 L	113	1 4 8	
DCX 35 L	114	- 	
DC-max 26 S	121-122		
		<u> </u>	
		U	
		l l	
BLDCモータとの組み合わせもあります			
(参照ページ 496-497)			xdrives.maxongroup.co.jp



データ	EAS	SY インクリメンタル、差動	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	102	24	
エンコーダの長さ L ²	mm 8.5		
使用温度範囲	°C -55	+125	
質量	g 7		

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト	▲	

仕様		EASY インクリメンタル、差動	
電源電圧 Vcc	V	5 ±0.5	
消費電流 (標準値)	mΑ	22	
最大周波数	kHz	1600	
	rpm	30000	
コネクタ		10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 接続なし Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 接続なし Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル B Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル I Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	2 1 9

カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	
カウント/回転1	11024	
ケーブルの長さ	mm 500, 1000, 1500	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	° 15	

モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構成)		M 1:1 注記
DC motor			
DCX 16 S	101-102		¹マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウ
DCX 16 L	103-104	_ 8.5	ント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要に
DCX 19 S	105-106	- 0.5 - 	なります。
DCX 22 S	107-108		² DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 22 L	109-110		
DCX 26 L	111-112	89	
DCX 32 L	113	212	
DCX 35 L	114		
		<u> </u>	
		nπ	
BLDCモータとの組み合わせもあります			
(参照ページ 498-499)			xdrives.maxongroup.co.jp
,			, a ss.maxongroupioon,

ENX 16 EASYアブソリュート エンコーダ Ø16 mm, 4096ステップ、シングルターン



データ	EASYアブソリュート	
ステップ/回転	4096	
分解能(ビット/回転)	12	
エンコーダの長さ L ¹	mm 8.5	
使用温度範囲	°C -40 +100	
質量	g 7	

選択基準	EASYアプソリュート	
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

仕様		EASYアブソリュート		
電源電圧 Vcc		5 ±0.5		
消費電流 (標準値)	mA	17		
	rpm	25000		
コネクタ		10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 Data Pin 2 V _{CC} Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 接続しないでください ² (A) Pin 6 接続しないでください ² (A) Pin 7 接続しないでください ² (B) Pin 8 接続しないでください ² (B) Pin 9 接続しないでください ² (I) Pin 10 接続しないでください ² (I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA	1 9 2 10	

カスタマイズ		EASYアブソリュート	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI	
ケーブルの長さ	mm	50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	۰	15	

モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構成		M 1:1 注記
DC motor DCX 16 S DCX 16 L DCX 19 S DCX 22 S DCX 22 L DCX 26 L DCX 35 L DCX 35 L DC-max 26 S	101-102 103-104 105-106 107-108 109-110 111-112 113 114 121-122	8.5	マクソンコントローラとの接続時は、アダプタ EASY ア ブソリュート (488167) が必要 (単一端から差動信号へ の変換) 「DCXモータ接続時 +2-4 mm ² これらのPinに電圧を加えるとエンコーダが破損する可 能性があります。
BLDCモータとの組み合わせもあります (参昭ページ 500-501)			xdrives maxongroup co



データ	EASY アブソリュート、差動
ステップ/回転	4096
分解能(ビット/回転)	12
エンコーダの長さ L ¹	mm 9.0
使用温度範囲	°C -55 +125
質量	g 7

選択基準	EASY アプソリュート、差動	
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト	<u> </u>	

仕様 電源電圧 V _{cc} 消費電流 (標準値) 最大回転数 コネクタ	V mA rpm	EASY アブソリュート、差動 5 ±0.25 22 30 000 10極 1.5 mm ピッチ Molex Clik-Mate (503154) Pin 1 接続なし Pin 2 接続なし Pin 3 接続なし Pin 4 接続なし Pin 5 CLK Pin 6 CLK\ Pin 6 CLK\ Pin 7 Data Pin 8 Data\ Pin 9 GND Pin 10 V _{cc} 出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流 / チャンネル: ± 20 mA	1 2 10	
		出力電流/チャンネル: ± 20 mA		

カスタマイズ	EASY アブソリュート、差動	
信号プロトコル	BiSS-C, SSI	
ケーブルの長さ	mm 500, 1000	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	° 15	

モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
DC motor		•	
DCX 16 S	101-102		¹ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 16 L	103-104		
DCX 19 S	105-106	9	
DCX 22 S	107-108		
DCX 22 L	109-110	1	
DCX 26 L	111-112		
DCX 32 L	113	Ø 15.8	
DCX 35 L	114		
		<u> </u>	
		ПП	
		7-17	
BLDCモータとの組み合わせもあります			
(参照ページ 502-503)			xdrives.maxongroup.co.jp



データ	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
チャンネル数	3	3
最大カウント/回転	1024	1024
エンコーダの長さ L m	nm 0(モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)
使用温度範囲2	°C -20100 (-40100)	-20100 (-40100)
質量	g <4	<4

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
電源電圧 Vcc	V 5 ±0.5	5 ±0.5
消費電流 (標準値)	mA 17	17
最大周波数	kHz 500	500
最大回転数5	rpm 30000-80000	30000-80000
コネクタ ³	10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 接続しないでください⁴ (BiSS-C Data) Pin 2 V _{Cc} 4.55.5 Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください⁴ (BiSS-C CLK) Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル B Pin 7 チャンネル B Pin 8 チャンネル I Pin 10 チャンネル I Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	10-極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 接続しないでください⁴ (BiSS-C Data) Pin 2 V _{cc} .4.55.5 Pin 3 GND Pin 4 接続しないでください⁴ (BiSS-C CLK) Pin 5 ホールセンサ1 Pin 6 チャンネル A Pin 7 ホールセンサ2 Pin 8 チャンネル B Pin 9 ホールセンサ3 Pin 10 チャンネル I 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA
	HOTEMO, A LAMON TO THE	マクソンコントローラとの接続時は マイクロモータ用了タ

マクソンコントローラとの接続時は、マイクロモータ用アダプタ (498157) が必要

カスタマイズ		EASY インクリメンタル、差動	EASY インクリメンタル、ホールセンサ信号付
カウント/回転1		1128, 256, 512, 1024	1128, 256, 512, 1024
ケーブルの長さ	mm	50, 100, 150, 200, 250, 300	50, 100, 150, 200, 250, 300
ケーブル絶縁 ²		PVC/PO/FEP	PVC/PO/FEP
モータに対するケーブル出し角度	۰	軸方向	軸方向

> > > 10100		··· =-	1 10/1 0/	· - ·
モータに対するケーブル出し角度	。 軸方向		軸方向	
モジュラーシステム	ページ 寸法 (標	準構成)	M 1:1 注記	
EC motor			,	
ECX SPEED 8 M	193-194	PIN 2— PIN 10—	ント/回 ります。 ² PVCケー POとFE ³ ステッとー 信号、矩 4 これらの 能性があ	コントローラをご使用の際は、最低でも16カウ 転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になーブル(-20100°C) Pケーブル(-40100°C) 値0およびインデックス信号は、巻線1の整流 致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1 形波整流)62ページ参照。)Pinlc電圧を加えるとエンコーダが破損する可らります。 最大回転数は、選択したパルス数によります。
			>	drives.maxongroup.co.ip

ENX 8 EASY INTアブソリュート エンコーダ Ø8 mm, 4096ステップ、シングルターン

モータ内蔵タイプ



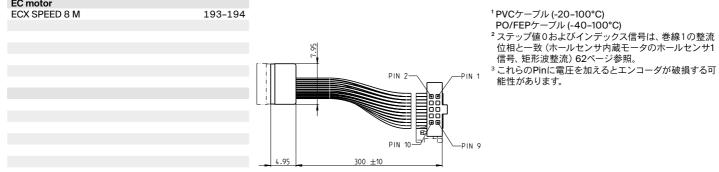
データ	EASYアブソリュート	EASYアプソリュート、ホールセンサ信号付
ステップ/回転	4096	4096
分解能 (ビット/回転)	12	12
エンコーダの長さ L	mm 0 (モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)
使用温度範囲1	°C -20100 (-40100)	-20100 (-40100)
質量	a <4	<4

選択基準	EASYアプソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

■ 適しています 🔺 条件付きで適しています 🌘 適していません

仕様 電源電圧 V _{cc} 消費電流 (標準値) 最大許容回転数 コネクタ ²	V mA rpm	EASYアブソリュート 5±0.5 17 80000 10極 1.27 mm ピッチ 例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 Data Pin 2 V _{cc} 4.55.5 Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 接続しないでください³(A) Pin 6 接続しないでください³(B) Pin 7 接続しないでください³(B) Pin 8 接続しないでください³(B) Pin 9 接続しないでください³(I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA マクソンコントローラとの接続時は、アダプタEASY アブソリュート (488167) が必要(単一端から作動信号への変換)	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付5±0.5 17 80000 10極 1.27 mm ピッチ例: Samtec FFSDシリーズ Pin 1 Data Pin 2 V _{cc} 4.55.5 Pin 3 GND Pin 4 CLK Pin 5 ホールセンサ1 Pin 6 接続しないでください³(A) Pin 7 ホールセンサ2 Pin 8 接続しないでください³(B) Pin 9 ホールセンサ3 Pin 10 接続しないでください³(I) 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA
カスタマイズ	mm	EASYアブソリュート	EASYアブソリュート、ホールセンサ信号付
信号プロトコル		BiSS-C, SSI	BISS-C, SSI
ケーブルの長さ		50, 100, 150, 200, 250, 300	50, 100, 150, 200, 250, 300
ケーブル絶縁!		PVC/PO/FEP	PVC/PO/FEP
モータに対するケーブル出し角度		軸方向	軸方向

信号プロトコル	BiSS-C, SSI	BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 25	0, 300 50, 100, 150, 200, 250, 300
ケーブル絶縁1	PVC/PO/FEP	PVC/PO/FEP
モータに対するケーブル出し角度	。 軸方向	軸方向
モジュラーシステム	ページ 寸法 (標準構成)	M 1:1 注記
EC motor		



ENX 13 EASY INT エンコーダ Ø13 mm, 1-1024パルス/4096ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	1024		
ステップ/回転		4096	
分解能 (ビット/回転)		12	
エンコーダの長さ L	mm 0(モータに内蔵)	0 (モータに内蔵)	
使用温度範囲	°C -40100	-40100	
質量	a <5	<5	

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアプソリュート	
回転数・回転方向認識			
回転数・位置制御			
コンパクトで堅牢な設計			
高い分解能			
低コスト			

■ 適しています ▲ 条件付きで適しています ● 適していません

任意 電源電圧 V。。 消費電流(標準値) 最大許容回転数 コネクタ ²	Pin 2 (黒) V _{CC} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル Ā Pin 6 (橙) チャンネル B Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I	EASYアプソリュート 5±0.5 22 2000000 コネクタなし ケーブル AWG 28 緑 Data 果 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
		 出力信号:CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA
カスタマイズ カウント/回転 ¹	EASY インクリメンタル、差動 11024	EASYアブソリュート
信号プロトコル	200 500	BiSS-C, SSI

ケーブルの長さ mm 200,500 電気接続 モジュラーシステム EC motor ECX SPEED 13 M 195-198 ECX SPEED 13 L 199-202		200,500 ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ
モジュラーシステム ページ 滅菌条件 EC motor ECX SPEED 13 M 195–198 ECX SPEED 13 L 199–202 「35°C		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ
EC motor ECX SPEED 13 M 195-198 ECX SPEED 13 L 199-202 通常1000回のオートクレーブサ 蒸気滅菌 温度 圧力		
EC motor ECX SPEED 13 M 195-198 ECX SPEED 13 L 199-202 通常1000回のオートクレーブサ 蒸気滅菌 温度 圧力		
ECX SPEED 13 M 195-198 ECX SPEED 13 L 199-202 通常1000回のオートクレーブサ		注記
ECX SPEED 13 L 199-202 素気滅菌 温度 圧力		
ECX SPEED 13 L 199-202 素気滅菌 温度 圧力	ナイクル	1マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウ
		ント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要に
温度 圧力		なります。
圧力	$+134 \pm 4^{\circ}C$	2ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流
	2.3 bar	位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1
	100%	信号、矩形波整流)62ページ参照。
相対 湿度	18分	日 7、 たル/X 主/川/ O2 、 クシ点。
ツイン/レ時間	10 7	
->	11+11-	
コネクタは減菌処理に対応して	いないので	
事前に取り外してください.		
		xdrives.maxongroup.co.i

ENX 16 EASY INT エンコーダ ∅16 mm, 1-1024パルス / 4096 ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアプソリュート	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	1024		
ステップ/回転		4096	
分解能(ビット/回転)		12	
エンコーダの長さ L	mm -1(モータに内蔵)	-1 (モータに内蔵)	
使用温度範囲	°C -40100	-40100	
哲昰	a <5	<5	

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
回転数・回転方向認識			
回転数·位置制御			
コンパクトで堅牢な設計			
高い分解能			
低コスト			

仕様	EASY インクリメンタル、差動³	EASYアプソリュート
電源電圧 Vcc	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200 000	200 000
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 28 Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{cc} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル Ā Pin 6 (橙) チャンネル Ā Pin 7 (黄) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I U 出力信号: EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	コネクタなし ケーブル AWG 28 緑 Data 黒 V _{CC} 茶 GND 黄 CLK 出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA

カスタマイズ		EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
カウント/回転1		11024		
信号プロトコル			BiSS-C, SSI	
ケーブルの長さ	mm	200, 500	200, 500	
電気接続			ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ	

15万ノロトコル				DI33-C, 33I
ケーブルの長さ	mm	200, 500		200, 500
電気接続				ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ
モジュラーシステム	ページ	滅菌条件		注記
EC motor				
ECX SPEED 16 M	203-206	135℃ 通常1000回のオートク	レーブサイクル	1マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウ
ECX SPEED 16 L	207-210			ント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要に
		」 蒸気滅菌		なります。
		温度	+134 ± 4°C	2ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流
		圧力	2.3 bar	位相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1
		相対 湿度	100%	信号、矩形波整流)62ページ参照。
		サイクル時間	18 分	III J. PETE III III III II III II II II II II II I
		2 12 11 21-2	,	
		コネクタは滅菌処理に対	対応していないので	
		事前に取り外してくださ		
		7-1131 = 14.27 0 1 4.12 C		
				vdrivoo movonaroun oo in
				xdrives.maxongroup.co.jp

ENX 19 EASY INT エンコーダ Ø19 mm, 1-1024パルス / 4096 ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	1024		
ステップ/回転		4096	
分解能 (ビット/回転)		12	
エンコーダの長さ L	mm -1.4 (モータに内蔵)	-1.4 (モータに内蔵)	
使用温度範囲	°C -40100	-40100	
質量	g <5	<5	

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアプソリュート	
回転数・回転方向認識			
回転数・位置制御			
コンパクトで堅牢な設計			
高い分解能			
低コスト			

仕様	EASY インクリメンタル、差動 ³	EASYアブソリュート
電源電圧 V。。	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200000
コネク <i>9</i> 2	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 26 Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{cc} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル A Pin 6 (橙) チャンネル B Pin 7 (録) チャンネル B Pin 9 (青) チャンネル I	コネクタなし 9 10 ケーブル AWG 26 緑 Data 黒 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
	Pin 10 (紫) チャンネル I 出力信号 : EIA標準 RS 422 出力電流/チャンネル : ± 20 mA	出力信号: CMOSコンパチブル 出力電流/チャンネル: + 20 mA

カスタマイズ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
カウント/回転1	11024	
信号プロトコル		BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 200, 500	200, 500
雷気接続		ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ

カクン ハイン		-AOI インフラバンフル、注到		LASITOTOTI
カウント/回転1	1	L1024		
信号プロトコル				BiSS-C, SSI
ケーブルの長さ	mm 2	200, 500		200, 500
電気接続				ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ
モジュラーシステム	ページ 源	或菌条件		注記
EC motor				
ECX SPEED 19 M ECX SPEED 19 L		通常1000回のオートクレーブサイク	34 ± 4°C 2.3 bar 100% 18 分	1 マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要になります。 2 ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流)62ページ参照。
				xdrives.maxongroup.co.j

ENX 22 EASY INT エンコーダ Ø22 mm, 1-1024パルス/4096 ステップ、シングルターン

オートクレーブ対応、モータ内蔵タイプ



データ	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
チャンネル数	3		
最大カウント/回転	1024		
ステップ/回転		4096	
分解能(ビット/回転)		12	
エンコーダの長さ L	mm -1.5 (モータに内蔵)	-1.5 (モータに内蔵)	
使用温度範囲	°C -40100	-40100	
質量	g <5	<5	

選択基準	EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート
回転数・回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

■ 適しています 🔺 条件付きで適しています 🌘 適していません

仕様	EASY インクリメンタル、差動 ³	EASYアブソリュート
電源電圧 V。。	V 5 ± 0.5	5 ± 0.5
消費電流 (標準値)	mA 22	22
最大周波数	kHz 4000	
最大許容回転数	rpm 200000	200 000
コネクタ2	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) ケーブル AWG 26 Pin 1 接続なし Pin 2 (黒) V _{CC} Pin 3 (茶) GND Pin 4 接続なし Pin 5 (赤) チャンネル Ā Pin 6 (橙) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル B Pin 8 (緑) チャンネル I Pin 10 (紫) チャンネル I Bカ信号: EIA標準 RS 422	コネクタなし ケーブル AWG 26 緑 Data 黒 V _{cc} 茶 GND 黄 CLK
	出力電流/チャンネル: ± 20 mA	出力電流/チャンネル: + 20 mA

カスタマイズ		EASY インクリメンタル、差動	EASYアブソリュート	
カウント/回転1		11024		
信号プロトコル			BiSS-C, SSI	
ケーブルの長さ	mm	200, 500	200, 500	
電気接続			ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ	

ケーブルの長さ	mm 2°C	0, 500		200, 500
電気接続				ケーブル長さ/ピン接続/コネクタ
モジュラーシステム	ページ 滅	菌条件		注記
EC motor		_MM11		
ECX SPEED 22 M	219-222	5℃ 通常1000回のオート	クレーブサイクル	1マクソンコントローラをご使用の際は、最低でも16カウ
ECX SPEED 22 L	10	\$\$		ント/回転のエンコーダとホールセンサ信号が必要に
ECX TORQUE 22 M	233	" 蒸気滅菌		なります。
ECX TORQUE 22 L	234	温度	$+134 \pm 4^{\circ}C$	2ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位
ECX TORQUE 22 XL	235	圧力	2.3 bar	相と一致 (ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信
		相対 湿度	100%	号、矩形波整流) 62ページ参照。
		サイクル時間	18 分	
		コネクタは滅菌処理に		
		事前に取り外してくだ	さい .	
				12
				xdrives.maxongroup.co.jp



データ	E	MT アブソリュート、 差動	
多回転:最大回転回数	6	5 5 3 6	
多回転:分解能	bit 16	6	
単回転:1回転当たりのステップ数	13	31072	
単回転:分解能	bit 17	7	
エンコーダ長さ L ¹	mm 2:	2.7	
使用温度範囲	°C -4	40 +105	
質量	g 2	5	

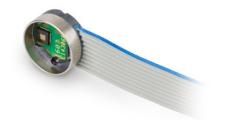
選択基準	EMT アプソリュート、差動	
マルチターンの認識		
回転数·回転方向認識		
回転数・位置制御		
コンパクトで堅牢な構造		
高い分解能		
低コスト		

仕様		EMT アブソリュート、差動	
電源電圧 Vcc	V	5 ± 0.5	
消費電流 (標準値)	mA	90	
最大回転数	rpm	12000	
データ・エンコード		バイナリ	
最小クロック周波数 CLK	MHz	BiSS-C: 0.08	SSI: 0.3
最大クロック周波数 CLK	MHz	BiSS-C: 5	SSI: 1
タイムアウト	μs	BiSS-C: 18	SSI: 7
電源ON時立ち上がり時間	s	最大 0.1	
コードホイール慣性モーメント g	gmm²	≤ 1.55	
コネクタ メーカー JST コネクタ 製品番号 BM08B-NSHSS -TBT 相手側コネクタ 製品番号 NSHR-08V-S		Pin 1 GND Pin 2 接続しないでください Pin 3 接続しないでください Pin 4 Data+/SLO+ Pin 5 Data-/SLO- Pin 6 CLK-/MA- Pin 7 CLK+/MA+ Pin 8 V _{cc} 出力信号: EIA 標準 RS422 出力電流/チャンネル: ±20i	mA

カスタマイズ	EMT アブソリュート、差動	
信号プロトコル	BiSS-C, SSI	

maxon モジュラーシステム maxon EC motor EC-4pole 22 EC-4pole 30	ページ 寸法 (標準相 275-276 277/279	(22.75 (0) (25°	M1.2 注意 1 ここに記載されている長さはエンコーダを基準としています。モータの取り付けには、追加の中間ブレートが必要です。詳細情報は、組合せ寸法図を参照してください。 ステップ値0およびインデックス信号は、巻線1の整流位相と一致(ホールセンサ内蔵モータのホールセンサ1信号、矩形波整流)62ページ参照。 注文時の注意事項:オンラインでカスタマイズができないモータの場合は、注文の際に、型式番号 711113 (BiSS-C)および 711112 (SSI)を使用する必要があります。 詳細な製品情報は、maxon オンラインショップの「ダウンロード」でご覧いただけます。
	EPOS4用担 型式番号 <mark>7</mark>	接続ケーブル(300 mm) <mark>08590</mark>	xdrives.maxongroup.co.jp

maxon sensor 485



データ		RIO インクリメンタル、差動
チャンネル数		3
最大カウント/回転		65 5 3 6
エンコーダの長さ L¹	mm	7.0
使用温度範囲	°C	-40 +100
質量	g	15

選択基準	RIO インクリメンタル、差動	
回転数・回転方向認識		
回転数·位置制御		
コンパクトで堅牢な設計		
高い分解能		
低コスト		

仕様	RIO インクリメンタル、差動	
電源電圧Vcc	V 5 ± 10%	
	A 50	
最大周波数 kH	z 3125	
	m 40000	
コネクタ ²	10極 2.54 mm ピッチ (IEC/EN 60603-13 / DIN41651) Pin 1 接続なし Pin 2 V _{cc} Pin 3 GND Pin 4 接続なし Pin 5 チャンネル Ā Pin 6 チャンネル B Pin 8 チャンネル B Pin 9 チャンネル I Pin 10 チャンネル I 出力信号: EIA-標準 RS 422 出力電流/チャンネル: ± 20 mA	1 9 10

カスタマイズ	RIO インクリメンタル、差動	
カウント/回転	512 65536 (256ステップ)	
ケーブルの長さ	mm 50, 100, 150, 200, 300, 500, 1000	
モータに対するケーブル出し角度(ピッチ)	° 15	

モジュラーシステム ページ 寸法 (標準構成) DC motor 101-102 DCX 16 S 101-102 DCX 16 L 103-104 DCX 19 S 105-106 DCX 22 S 107-108 DCX 22 L 109-110 DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114 **State Of the property of the pr				
DCX 16 S 101-102 DCX 16 L 103-104 DCX 19 S 105-106 DCX 22 S 107-108 DCX 22 L 109-110 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114 BLDCモータとの組み合わせもあります	モジュラーシステム	ページ 寸法	(標準構成)	M 1:1 注記
DCX 16 L 103-104 DCX 19 S 105-106 DCX 22 S 107-108 DCX 22 L 109-110 DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114	DC motor			
DCX 19 S 105-106 DCX 22 S 107-108 DCX 22 L 109-110 DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114	DCX 16 S	101-102		¹ DCXモータ接続時 +2-4 mm
DCX 22 S 107-108 DCX 22 L 109-110 DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114	DCX 16 L	103-104	7 -1	
DCX 22 L 109-110 DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114	DCX 19 S	105-106	[]	
DCX 26 L 111-112 DCX 32 L 113 DCX 35 L 114	DCX 22 S	107-108	 	
DCX 32 L 113	DCX 22 L	109-110		
DCX 35 L 114 BLDCモータとの組み合わせもあります	DCX 26 L	111-112		
DCX 35 L 114	DCX 32 L	113		
BLDCモータとの組み合わせもあります	DCX 35 L	114	~	
BLDCモータとの組み合わせもあります			<u> </u>	
BLDCモータとの組み合わせもあります			U	
BLDCモータとの組み合わせもあります				
BLDCモータとの組み合わせもあります				
BLDCモータとの組み合わせもあります (参照ページ 514-513) xdrives.maxongroup.C			╟╩┉┸┦	
BLDCモータとの組み合わせもあります (参照ページ 514-513) xdrives.maxongroup.C			<u> </u>	
BLDCモータとの組み合わせもあります (参照ページ 514-513) xdrives.maxongroup.C				
BLDCモータとの組み合わせもあります (参照ページ 514-513) xdrives.maxongroup.C				
(参照ページ 514-513) Xdrives.maxongroup.C				, ,
	(参照ページ 514-513)			xdrives.maxongroup.co.i