

IDX 56 S 電子回路内蔵

位置/回転数制御付きドライブ

EtherCAT
CANopen
I/O

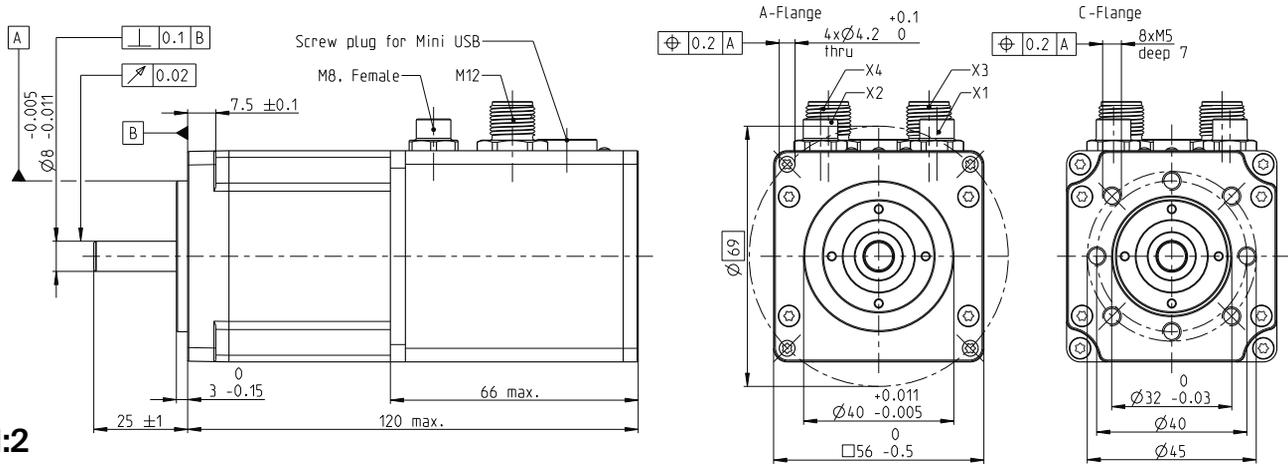


NEW

IDX

データ: 180/212 W, 450 mNm, 6000 rpm

M 1:2



ドライブデータ (暫定)

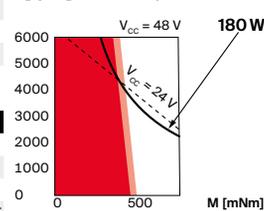
1. 公称電源電圧	V	24	48
2. 最大連続トルク時の回転数	rpm	4400	4500
3. 25°Cでの連続トルク	mNm	393	450
4. 40°Cでの連続トルク	mNm	349	399
5. 25°Cでの定格供給電流	A	9.0	5.3
6. 40°Cでの定格供給電流	A	8.0	4.7
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	6000	6000
8. 最大許容ドライブ回転数	rpm	6000	6000
9. 最大トルク (短時間)	mNm	775	1546
10. 最大電源電圧 (短時間)	A	24	24
11. ドライブのロータ慣性モーメント	gcm ²	107	107
12. 公称動作電圧 (+V) _{cc}	V	12.48	12.48
13. 機械的時定数	ms	0.82	0.783

熱特性

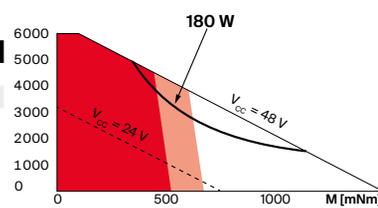
14. 熱抵抗 (ハウジング - 空気)	K/W	2.04
15. 熱抵抗 (巻線 - ハウジング)	K/W	1.94
16. 熱時定数 (巻線)	s	38.2
17. 熱時定数 (ドライブ)	s	585
18. 周囲温度	°C	-30...+85

運転範囲

n [rpm] 24-V-System



n [rpm] 48-V-System



■ 連続運転範囲
■ 熱抵抗 R_{th2} 50%
□ 短時間運転範囲

機械的データ

19. スラストがた	mm	0.14
プリロード	N	16
力の向き	力の向き	
20. ラジアルがた	プリロード式	
21. 最大スラスト荷重 (動的)	N	12
22. 最大挿入力 (静的)	N	150
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	110 [12.5]

その他の仕様

24. ドライブの総重量	g	574
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	55 [4000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源
I/O's
CANopen入力
CANopen出力
EtherCAT入力
EtherCAT出力

M12, オス 5極, Lコード
M12, オス12極, Aコード
M8, オス 5極, Bコード
M8, メス 5極, Bコード
M8, メス 4極, Aコード
M8, メス 4極, Aコード

モジュラー・システム

Gear	段 [オプション]
390_GPX 52 A/UP	1-3
391_GPX 52 LN	1-3

Sensor
内蔵

詳細はカタログのページ40

Motor Control
内蔵

Accessories
569_AB 42 S

設定

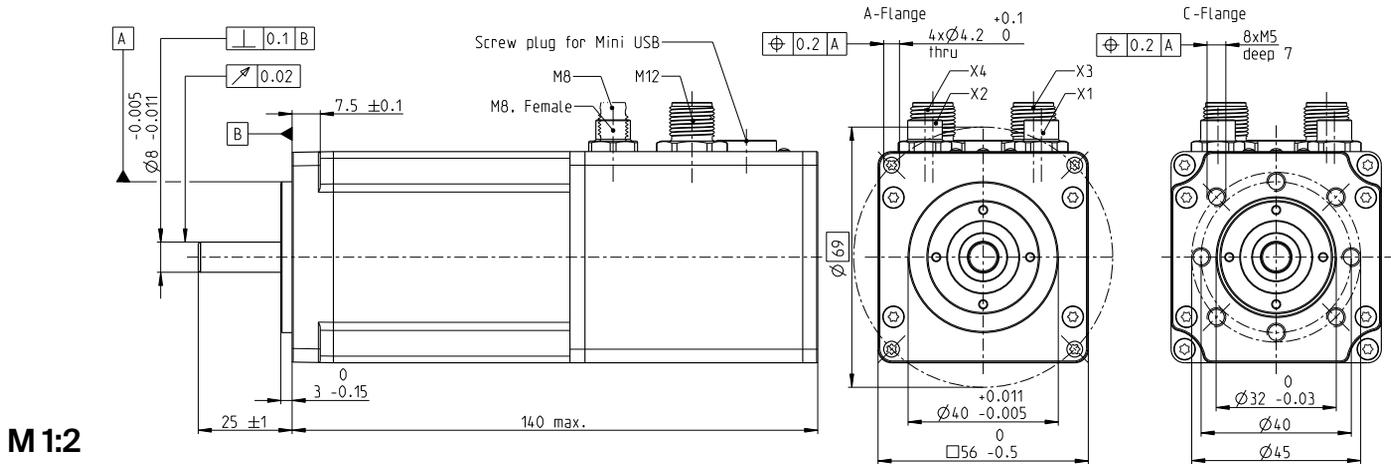
モータフランジ: Aフランジ/Cフランジ
位置/回転数制御の機能を備えたインターフェース: CANopen / EtherCAT
回転数制御の機能を備えたインターフェース: I/O

IDX 56 M 電子回路内蔵

位置/回転数制御付きドライブ

データ：230/256 W, 516 mNm, 6000 rpm

EtherCAT[®]
CANopen
I/O ↔



ドライブデータ (暫定)

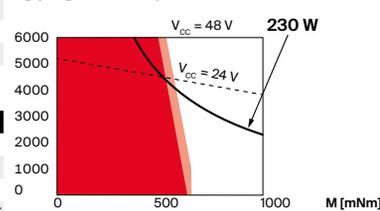
1. 公称電源電圧	V	24	48
2. 最大連続トルク時の回転数	rpm	4477	4500
3. 25°Cでの連続トルク	mNm	433	516
4. 40°Cでの連続トルク	mNm	376	458
5. 25°Cでの定格供給電流	A	10.0	5.8
6. 40°Cでの定格供給電流	A	8.7	5.2
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	5227	6000
8. 最大許容ドライブ回転数	rpm	6000	6000
9. 最大トルク (短時間)	mNm	948	1498
10. 最大電源電圧 (短時間)	A	24	24
11. ドライブのロータ慣性モーメント	gcm ²	170	170
12. 公称動作電圧 (+V _{cc})	V	12.48	12.48
13. 機械的時定数	ms	0.654	0.693

熱特性

14. 熱抵抗 (ハウジング - 空気)	K/W	2.47
15. 熱抵抗 (巻線 - ハウジング)	K/W	1.16
16. 熱時定数 (巻線)	s	18.9
17. 熱時定数 (ドライブ)	s	1320
18. 周囲温度	°C	-30...+85

運転範囲

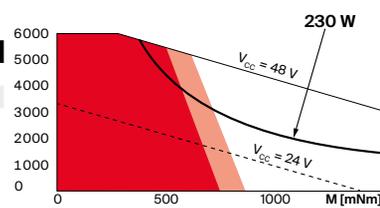
n [rpm] 24-V-System



機械的データ

19. スラストがた	mm	0.14
プリロード	N	16
力の向き	力の向き	
20. ラジアルがた	プリロード式	
21. 最大スラスト荷重 (動的)	N	12
22. 最大挿入力 (静的)	N	150
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	110 [12.5]

n [rpm] 48-V-System



その他の仕様

24. ドライブの総重量	g	1070
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	54 [4000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源	M12, オス 5極, Lコード
I/O's	M12, オス12極, Aコード
CANopen入力	M8, オス 5極, Bコード
CANopen出力	M8, メス 5極, Bコード
EtherCAT入力	M8, メス 4極, Aコード
EtherCAT出力	M8, メス 4極, Aコード

モジュラー・システム

Gear	段 [オプション]	Sensor	Motor Control
390_GPX 52 A/UP	1-3	内蔵	内蔵
391_GPX 52 LN	1-3		
Accessories			
569_AB 42 S			

詳細はカタログのページ40

設定

モータフランジ: Aフランジ/Cフランジ
位置/回転数制御の機能を備えたインターフェース: CANopen / EtherCAT
回転数制御の機能を備えたインターフェース: I/O

IDX 56 L 電子回路内蔵

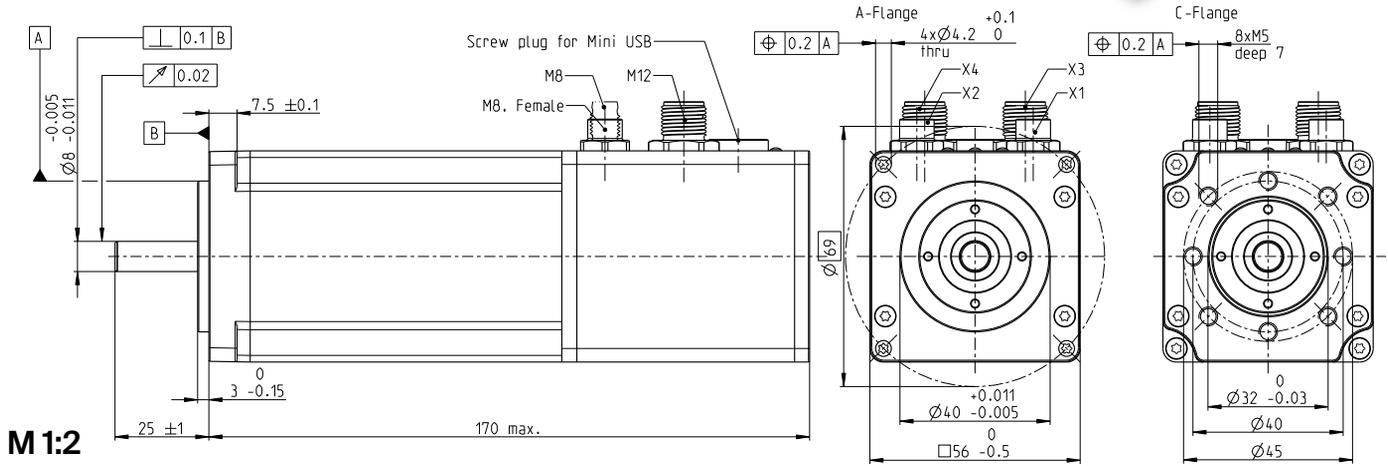
位置/回転数制御付きドライブ

EtherCAT[®]
CANopen
I/O ↔



IDX

データ：280/316 W, 795 mNm, 6000 rpm



M 1:2

ドライブデータ (暫定)

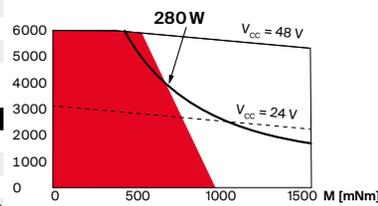
1. 公称電源電圧	V	24	48
2. 最大連続トルク時の回転数	rpm	2724	3500
3. 25°Cでの連続トルク	mNm	795	779
4. 40°Cでの連続トルク	mNm	690	690
5. 25°Cでの定格供給電流	A	11.4	6.7
6. 40°Cでの定格供給電流	A	9.9	6.0
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	3110	4925
8. 最大許容ドライブ回転数	rpm	6000	5000
9. 最大トルク (短時間)	mNm	1589	2006
10. 最大電源電圧 (短時間)	A	24	24
11. ドライブのロータ慣性モーメント	gcm ²	265	265
12. 公称動作電圧 (+V) _{cc}	V	12.48	12.48
13. 機械的時定数	ms	0.57	0.55

熱特性

14. 熱抵抗 (ハウジング - 空気)	K/W	2.01
15. 熱抵抗 (巻線 - ハウジング)	K/W	0.76
16. 熱時定数 (巻線)	s	20.1
17. 熱時定数 (ドライブ)	s	1450
18. 周囲温度	°C	-30...+85

運転範囲

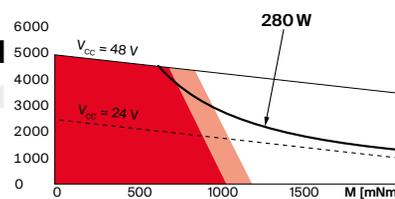
n [rpm] 24-V-System



機械的データ

19. スラストがた	mm	0.14
プリロード	N	16
力の向き	力の向き	
20. ラジアルがた	プリロード式	
21. 最大スラスト荷重 (動的)	N	12
22. 最大挿入力 (静的)	N	150
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	110 [12.5]

n [rpm] 48-V-System



■ 連続運転範囲
■ 熱抵抗 R_{th2} 50%
□ 短時間運転範囲

その他の仕様

24. ドライブの総重量	g	1445
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	58 [4000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源	M12, オス 5極, Lコード
I/O's	M12, オス 12極, Aコード
CANopen入力	M8, オス 5極, Bコード
CANopen出力	M8, メス 5極, Bコード
EtherCAT入力	M8, メス 4極, Aコード
EtherCAT出力	M8, メス 4極, Aコード

モジュラー・システム

Gear	段 [オプション]
390_GPX 52 A/UP	1-3
391_GPX 52 LN	1-3

Sensor
内蔵

詳細はカタログのページ40

Motor Control
内蔵

Accessories
569_AB 42 S

設定

モータフランジ: Aフランジ/Cフランジ
位置/回転数制御の機能を備えたインターフェース: CANopen / EtherCAT
回転数制御の機能を備えたインターフェース: I/O