

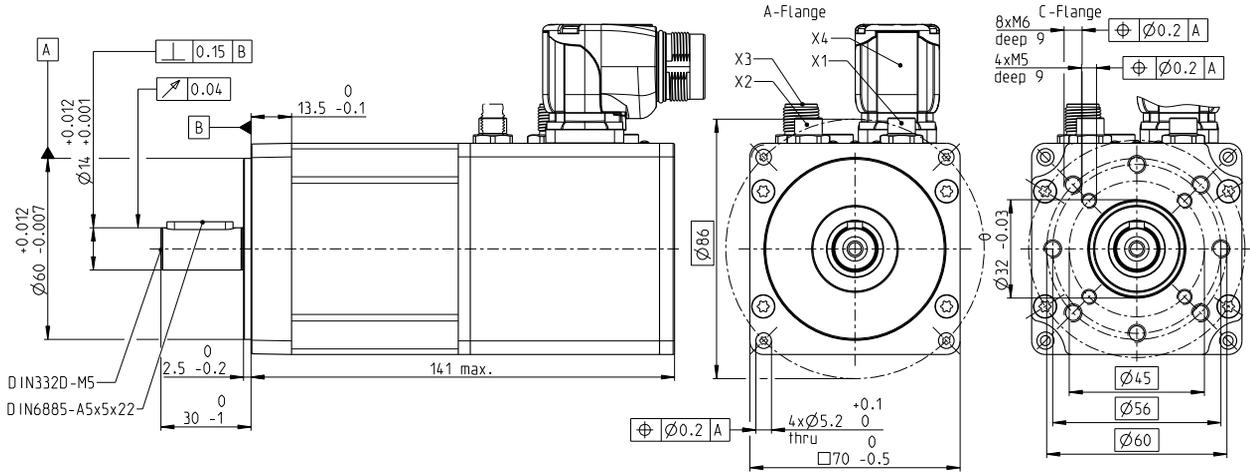
# IDX 70 S 電子回路内蔵

位置/回転数制御付きドライブ

データ：550/641 W, 1530 mNm, 6000 rpm

EtherCAT  
CANopen  
I/O ↔

NEW



M 1:2

**ドライブデータ (暫定)**

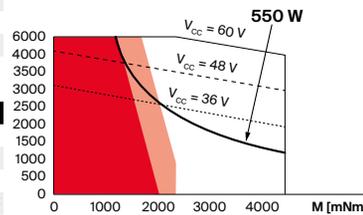
1. 公称電圧	V	24	48	60
2. 定格回転数	rpm	3870	3800	4000
3. 最大連続トルク (25°C 時)	mNm	1069	1339	1530
4. 最大連続トルク (40°C 時)	mNm	928	1163	1329
5. 最大連続電流 (25°C 時)	A	19.7	12.1	11.6
6. 最大連続電流 (40°C 時)	A	17.1	10.5	10.1
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	4100	4100	4280
8. 最大許容回転数	rpm	6000	5125	4280
9. 最大トルク (短期間)	mNm	2208	4416	5290
10. 最大電流 (短期間)	A	46	46	46
11. ロータ慣性モーメント	gcm <sup>2</sup>	568	568	568
12. 定格電源電圧 +V <sub>cc</sub>	V	12..60	12..60	12..60
13. 機械的時定数	ms	0.598	0.543	0.569

**熱特性**

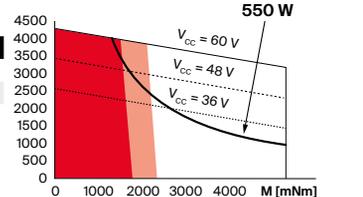
14. 熱抵抗 (ハウジング/周囲間)	K/W	1.76
15. 熱抵抗 (巻線/ハウジング間)	K/W	1.07
16. 熱時定数	s	9.83
17. 熱時定数	s	1260
18. 使用温度範囲	°C	-30...+85

**運転範囲**

n [rpm] 48-V-System



n [rpm] 60-V-System



■ 連続運転範囲  
■ 熱抵抗 R<sub>th2</sub> 50%  
□ 短時間運転範囲

**機械的データ**

19. スラストがた	mm	0.22
プリロード	N	28
力の向き		引く
ラジアルがた	プリロード	
21. 最大スラスト荷重 (ダイナミック)	N	22
22. 最大挿入力 (スタティック)	N	270
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	300 [15]

**その他の仕様**

24. ドライブ質量	g	1800
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	55 [3000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源	M23, オス 6極, N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**

maxon gear	Sensor 内蔵	Motor Control 内蔵
	Accessories 571_AB 60 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/回転数制御コントローラ用インターフェース: CANopen / EtherCAT  
回転数制御コントローラ用インターフェース: I/O  
電源ソケットの配向: 0° / 90°

# IDX 70 M 電子回路内蔵

位置/回転数制御付きドライブ

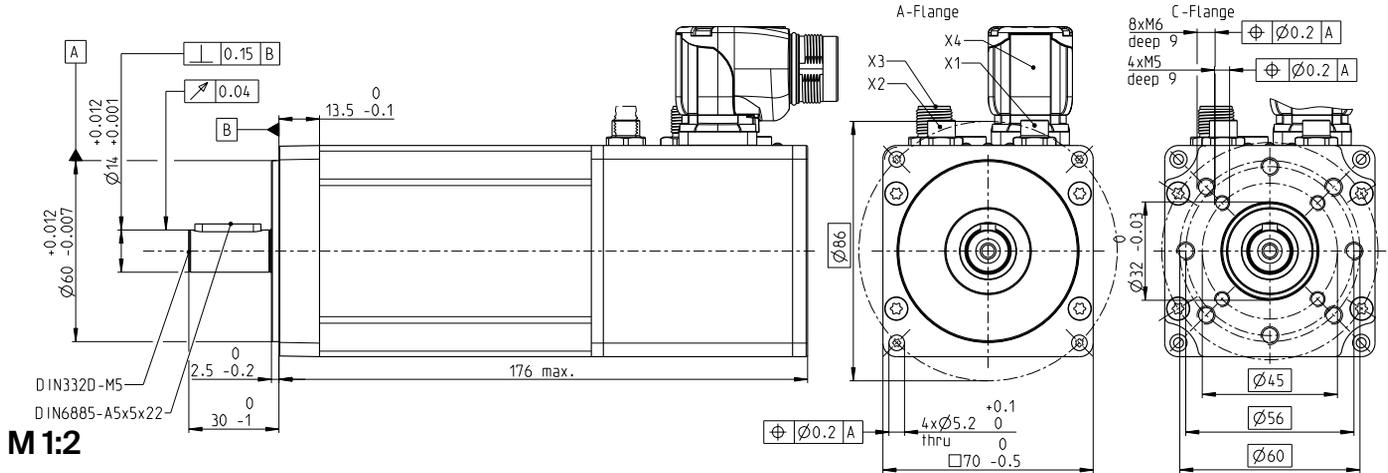
データ：650/773 W, 2441 mNm, 4000 rpm

EtherCAT  
CANopen  
I/O

NEW



IDX



M 1:2

### ドライブデータ (暫定)

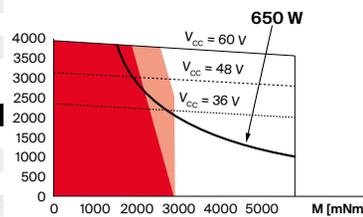
1. 公称電圧	V	48	60
2. 定格回転数	rpm	3038	3022
3. 最大連続トルク (25°C 時)	mNm	2096	2441
4. 最大連続トルク (40°C 時)	mNm	1820	2120
5. 最大連続電流 (25°C 時)	A	15.3	14.0
6. 最大連続電流 (40°C 時)	A	13.3	12.2
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	3150	3195
8. 最大許容回転数	rpm	4000	3195
9. 最大トルク (短期間)	mNm	5750	7084
10. 最大電流 (短期間)	A	46	46
11. ロータ慣性モーメント	gcm <sup>2</sup>	1050	1050
12. 定格電源電圧 +V <sub>cc</sub>	V	12.60	12.60
13. 機械的時定数	ms	0.487	0.437

### 熱特性

14. 熱抵抗 (ハウジング/周囲間)	K/W	1.41
15. 熱抵抗 (巻線/ハウジング間)	K/W	0.642
16. 熱時定数	s	9.83
17. 熱時定数	s	1260
18. 使用温度範囲	°C	-30...+85

### 運転範囲

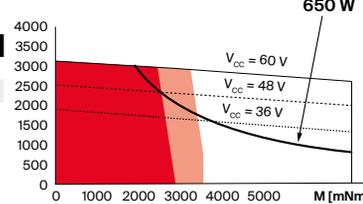
#### n [rpm] 48-V-System



### 機械的データ

19. スラストがた	mm	0.22
プリロード	N	28
力の向き		引く
20. ラジアルがた	プリロード	
21. 最大スラスト荷重 (ダイナミック)	N	22
22. 最大挿入力 (スタティック)	N	270
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	300 [15]

#### n [rpm] 60-V-System



### その他の仕様

24. ドライブ質量	g	2500
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	60 [3000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源	M23, オス 6極, N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

Sensor 内蔵      Motor Control 内蔵

Accessories  
571\_AB 60 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/回転数制御コントローラ用インターフェース: CANopen / EtherCAT  
回転数制御コントローラ用インターフェース: I/O  
電源ソケットの配向: 0° / 90°

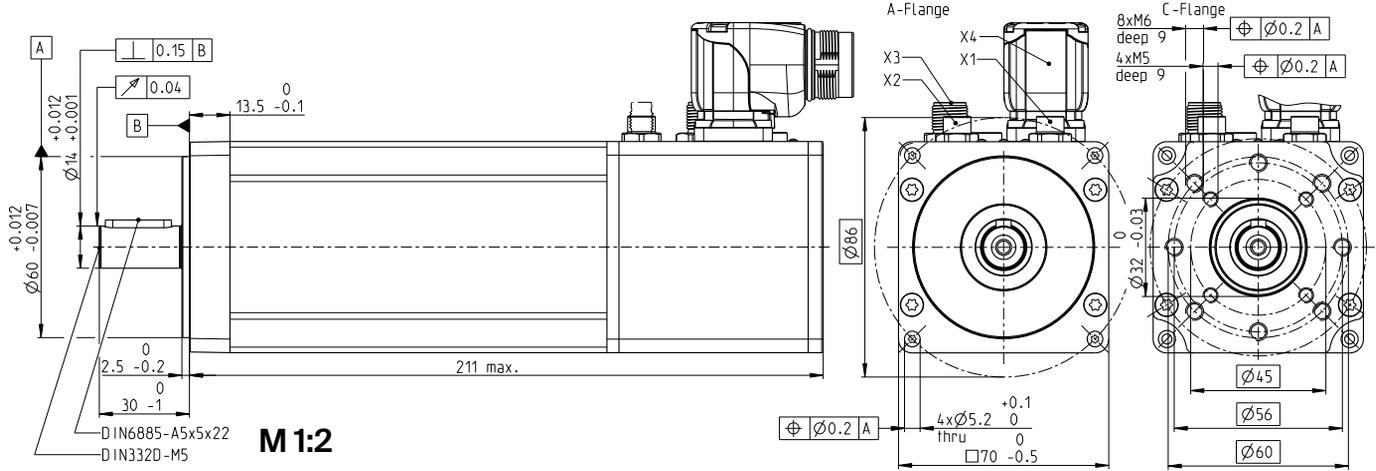
# IDX 70 L 電子回路内蔵

位置/回転数制御付きドライブ

データ : 750/831 W, 3167 mNm, 3200 rpm

EtherCAT  
CANopen  
I/O

NEW



**ドライブデータ (暫定)**

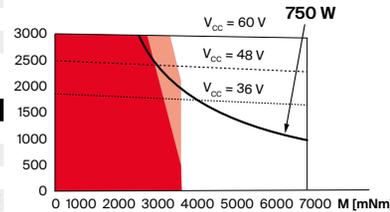
1. 公称電圧	V	48	60
2. 定格回転数	rpm	2424	2505
3. 最大連続トルク (25°C 時)	mNm	2890	3167
4. 最大連続トルク (40°C 時)	mNm	2510	2750
5. 最大連続電流 (25°C 時)	A	16.7	15.1
6. 最大連続電流 (40°C 時)	A	14.5	13.1
7. 公称電圧時の最大回転数	rpm	2490	2630
8. 最大許容回転数	rpm	3200	2630
9. 最大トルク (短期間)	mNm	7268	8602
10. 最大電流 (短期間)	A	46	46
11. ロータ慣性モーメント	gcm <sup>2</sup>	1534	1534
12. 定格電源電圧 +V <sub>CC</sub>	V	12.60	12.60
13. 機械的時定数	ms	0.408	0.449

**熱特性**

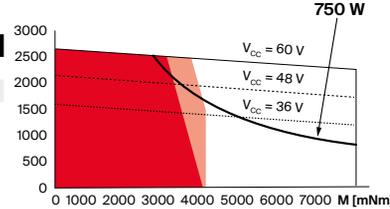
14. 熱抵抗 (ハウジング/周囲間)	K/W	0.364
15. 熱抵抗 (巻線/ハウジング間)	K/W	1.143
16. 熱時定数	s	9.84
17. 熱時定数	s	1620
18. 使用温度範囲	°C	-30...+85

**運転範囲**

n [rpm] 48-V-System



n [rpm] 60-V-System



■ 連続運転範囲  
■ 熱抵抗 R<sub>th2</sub> 50%  
□ 短時間運転範囲

**機械的データ**

19. スラストがた	mm	0.22
プリロード	N	28
力の向き		引く
20. ラジアルがた	プリロード	
21. 最大スラスト荷重 (ダイナミック)	N	22
22. 最大挿入力 (スタティック)	N	270
23. 最大ラジアル荷重 [フランジからの距離 (mm)]	N	300 [15]

**その他の仕様**

24. ドライブ質量	g	3200
25. 標準騒音レベル [rpm]	dBA	65 [3000]
エンコーダ: 回転当たりのステップ数		4096

電源	M23, オス 6極, N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**

Sensor 内蔵 Motor Control 内蔵

Accessories 571\_AB 60 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/回転数制御コントローラ用インターフェース: CANopen / EtherCAT  
回転数制御コントローラ用インターフェース: I/O  
電源ソケットの配向: 0° / 90°