

采用国际品牌原材料。

**优质供应链：**保证了产品的性能和稳定性。

产品型号识别方法

SV - MA 075A - B 2 L N - \*\*

① 产品系列

规格
X1系列

② 惯量规格

符号	规格
MA	低惯量
MM	中惯量
MH	高惯量
MG	低速大转矩
MQ	平直型

③ 功率规格

符号	规格
005A	50W
010A	100W
020A	200W
040A	400W
075A	750W
100A	1KW
150A	1.5KW
200A	2KW
300A	3KW
400A	4KW
500A	5KW
750A	7.5KW
115B	11.5KW
150B	15KW
220B	22KW

④ 制动器规格

符号	规格
N	不带制动器
B	带制动器

⑤ 电源电压规格

符号	规格
1	110V
2	220V
4	400V
6	48V

⑥ 轴加工规格

符号	规格
K	键轴/无油封
L	键轴/带油封

⑦ 编码器规格

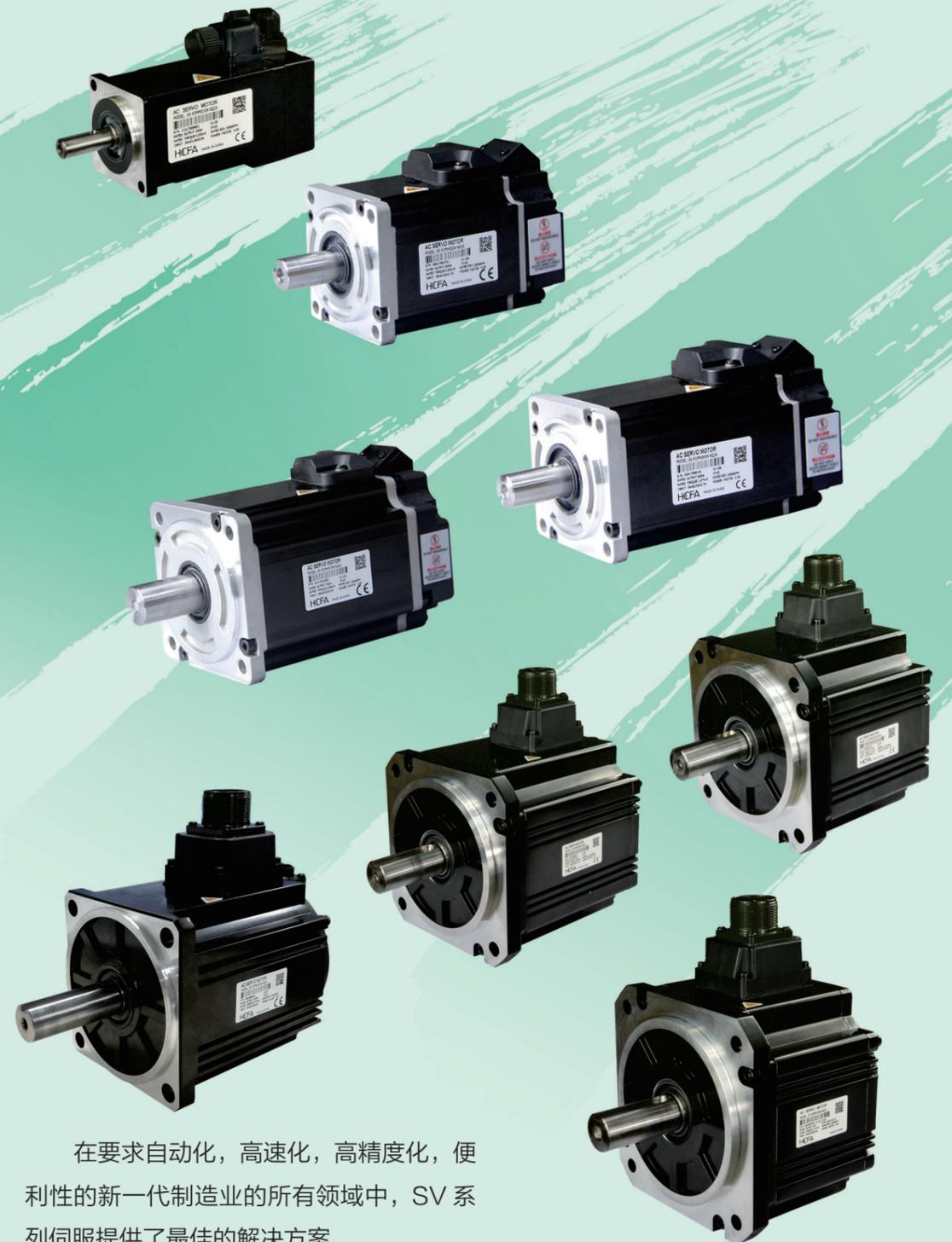
符号	规格
N	单圈绝对值17位
A	多圈绝对值17位
B	多圈绝对值20位
C	多圈绝对值22位
D	多圈绝对值24位
T	多摩川17位
M	多摩川23位
K	尼康单圈绝对值20位
L	尼康多圈绝对值20位

⑧ 非标版本

规格
**

注：特殊型号请查看选型表

HCSV-X1 马达系列

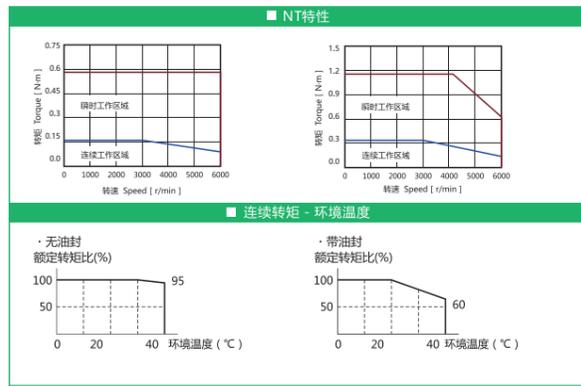


在要求自动化，高速化，高精度化，便利性的新一代制造业的所有领域中，SV系列伺服提供了最佳的解决方案

MM005A/MM010A 外形图



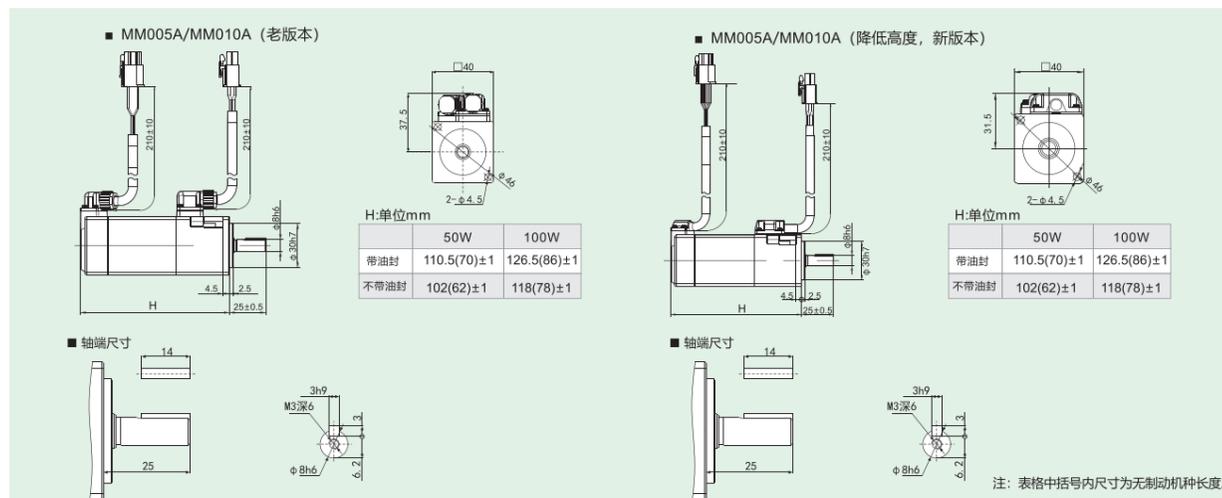
NT特性



规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	50W 中惯量 MM005A	100W 中惯量 MM010A
安装法兰盘尺寸	mm	□40	□40
质量 (无制动器)	Kg	0.4	0.4
质量 (带制动器)	Kg	0.6	0.8
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	50	100
额定转矩	N-m	0.16	0.32
瞬时最大转矩	N-m	0.56	1.12
额定电流	Arms	0.6	0.8
瞬时最大电流	Arms	1.8	2.4
额定转速	r/min	3000	3000
最大转速	r/min	6000	6000
转矩常数	N-m/A	0.30	0.45
各相感应电压常数	MV(r/min)	10.6	15.8
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	5.4	13.1
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	4.7	12.2
机械时间常数 (无制动器)	ms	2.67	1.61
机械时间常数 (带制动器)	ms	3.04	1.74
电气时间常数	ms	0.6	0.7
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg-m <sup>2</sup>	0.047	0.077
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg-m <sup>2</sup>	0.054	0.093
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V $\pm$ 10%	DC24V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.25	0.25
静摩擦转矩	Nm	0.16以上	0.29以上
吸和时间	ms	35 100% 电压时	35 100% 电压时
释放时间	ms	20 100% 电压时	20 100% 电压时
释放电压	V	DC1V 以上	DC1V 以上

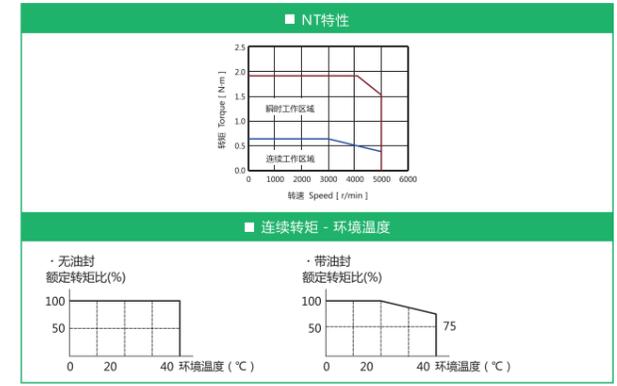
外形尺寸图



MA020A/MH020A 外形图



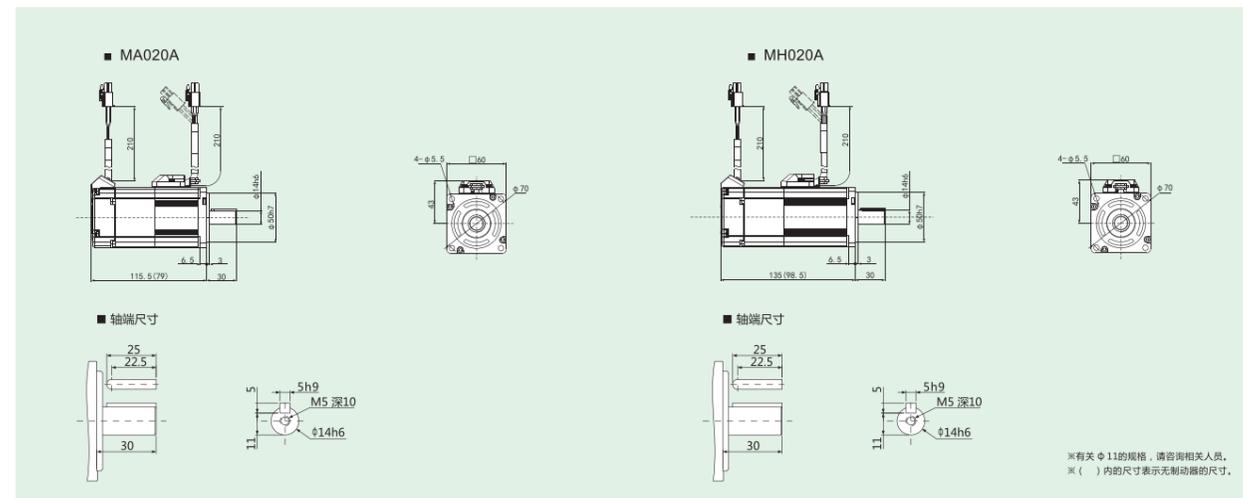
NT特性



规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	200W 低惯量 MA020A	200W 高惯量 MH020A
安装法兰盘尺寸	mm	□60	□60
质量 (无制动器)	Kg	0.9	1.0
质量 (带制动器)	Kg	1.4	1.5
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	200	200
额定转矩	N-m	0.64	0.64
瞬时最大转矩	N-m	1.91	1.91
额定电流	Arms	1.7	1.7
瞬时最大电流	Arms	4.9	4.9
额定转速	r/min	3000	3000
最大转速	r/min	5000	5000
转矩常数	N-m/A	0.417	0.417
各相感应电压常数	MV(r/min)	14.5	14.5
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	23.9	9.3
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	19.5	8.6
机械时间常数 (无制动器)	ms	1.12	2.87
机械时间常数 (带制动器)	ms	1.37	3.12
电气时间常数	ms	1.99	1.99
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg-m <sup>2</sup>	0.17	0.43
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg-m <sup>2</sup>	0.21	0.47
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V $\pm$ 10%	DC24V $\pm$ 10%
额定电流	A	0.4 MAX	0.4 MAX
静摩擦转矩	Nm	1.27 以上	1.27 以上
吸和时间	ms	50 100% 电压时	50 100% 电压时
释放时间	ms	15 100% 电压时	15 100% 电压时
释放电压	V	DC 1V 以上	DC 1V 以上

外形尺寸图



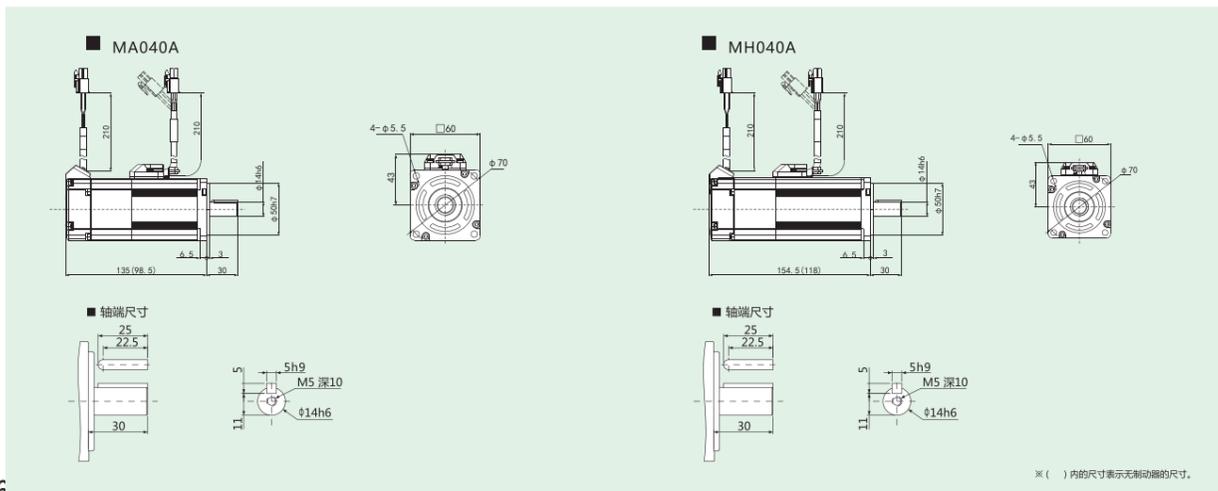
MA040A/MH040A 外形图



规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	400W 低惯量 MA040A	400W 高惯量 MH040A
安装法兰盘尺寸	mm	□60	□60
质量 (无制动器)	Kg	1.3	1.5
质量 (带制动器)	Kg	1.8	2.0
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	400	400
额定转矩	N·m	1.27	1.27
瞬时最大转矩	N·m	3.82	3.82
额定电流	Arms	2.7	2.7
瞬时最大电流	Arms	7.8	7.8
额定转速	r/min	3000	3000
最大转速	r/min	5000	5000
转矩常数	N·m/A	0.498	0.498
各相感应电压常数	MV(r/min)	17.4	17.4
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	58.7	23.5
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	51.9	22.4
机械时间常数 (无制动器)	ms	0.67	1.66
机械时间常数 (带制动器)	ms	0.75	1.75
电气时间常数	ms	2.47	2.47
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	0.28	0.69
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	0.31	0.72
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
额定电流	A	0.4 MAX	0.4 MAX
静摩擦转矩	Nm	1.27 以上	1.27 以上
吸和时间	ms	50 100% 电压时	50 100% 电压时
释放时间	ms	15 100% 电压时	15 100% 电压时
释放电压	V	DC 1V 以上	DC 1V 以上

外形尺寸图



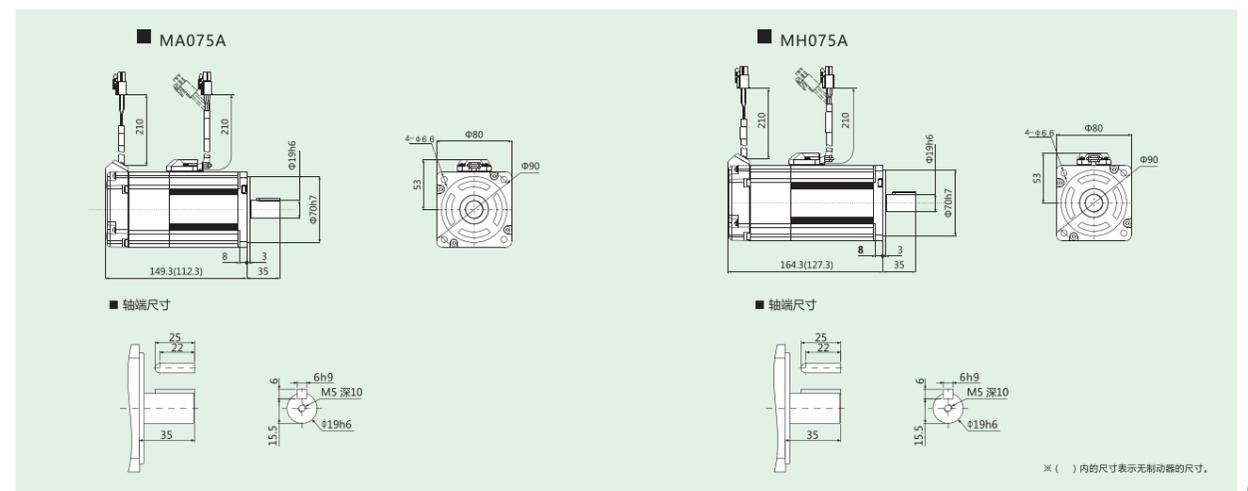
MA075A/MH075A 外形图



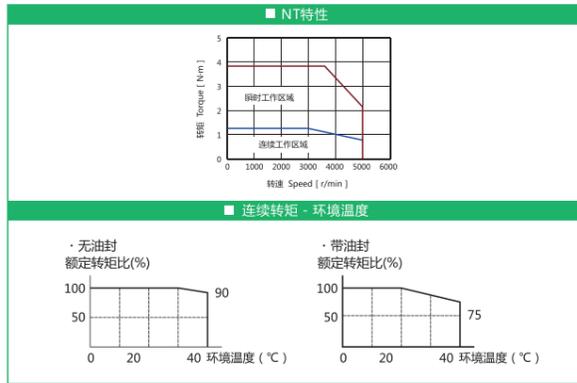
规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	750W 低惯量 MA075A	750W 高惯量 MH075A
安装法兰盘尺寸	mm	□80	□80
质量 (无制动器)	Kg	2.5	2.7
质量 (带制动器)	Kg	3.3	3.5
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	750	750
额定转矩	N·m	2.39	2.39
瞬时最大转矩	N·m	7.1	7.1
额定电流	Arms	4.3	4.3
瞬时最大电流	Arms	12.8	12.8
额定转速	r/min	3000	3000
最大转速	r/min	4500	4500
转矩常数	N·m/A	0.61	0.61
各相感应电压常数	MV(r/min)	21.3	21.3
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	64.1	35.9
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	52.8	32.1
机械时间常数 (无制动器)	ms	0.53	0.94
机械时间常数 (带制动器)	ms	0.64	1.06
电气时间常数	ms	4.3	4.3
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	0.89	1.59
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	1.08	1.78
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
额定电流	A	0.4	0.4
静摩擦转矩	Nm	2.39 以上	2.39 以上
吸和时间	ms	70 100% 电压时	70 100% 电压时
释放时间	ms	20 100% 电压时	20 100% 电压时
释放电压	V	DC 1V 以上	DC 1V 以上

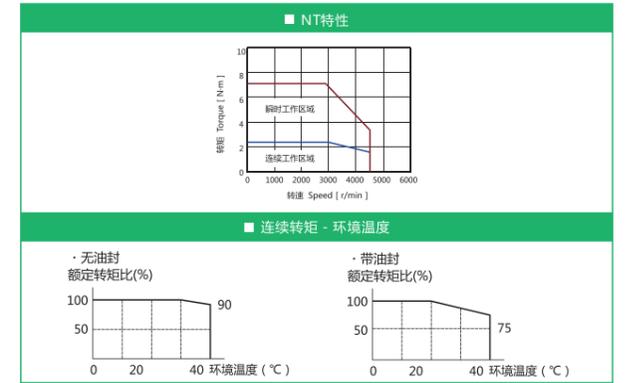
外形尺寸图



NT特性



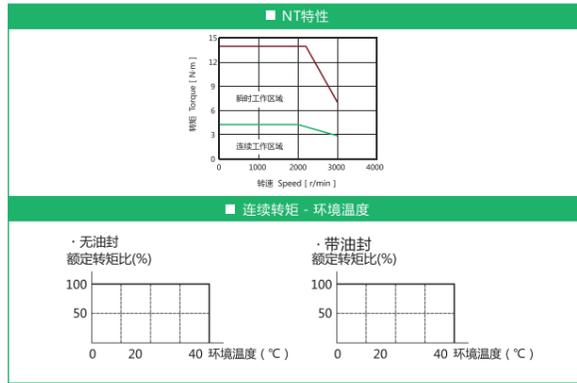
NT特性



MM100A/MH100A 外形图



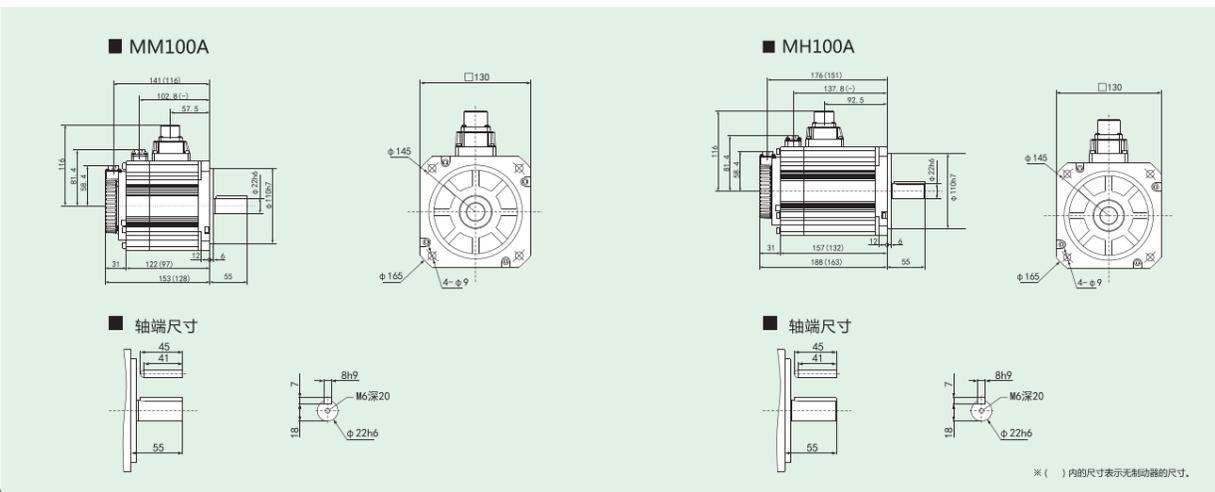
NT特性



规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	1KW 中惯量 MM100A	1KW 高惯量 MH100A
安装法兰盘尺寸	mm	□130	□130
质量 (无制动器)	Kg	5.6	1.5
质量 (带制动器)	Kg	7.0	2.0
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	1000	1000
额定转矩	N·m	4.77	4.77
瞬时最大转矩	N·m	14.3	14.3
额定电流	Arms	5.6	5.6
瞬时最大电流	Arms	15.6	15.6
额定转速	r/min	2000	2000
最大转速	r/min	3000	3000
转矩常数	N·m/A	0.88	0.88
各相感应电压常数	MV(r/min)	30.9	30.9
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	58.7	23.5
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	51.9	22.4
机械时间常数 (无制动器)	ms	0.67	1.66
机械时间常数 (带制动器)	ms	0.75	1.75
电气时间常数	ms	10.1	10.1
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	4.56	24.9
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	6.24	26.4
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
额定电流	A	1	1
静摩擦转矩	Nm	9.55 以上	9.55 以上
吸和时间	ms	120 100% 电压时	120 100% 电压时
释放时间	ms	30 100% 电压时	30 100% 电压时
释放电压	V	DC 1V 以上	DC 1V 以上

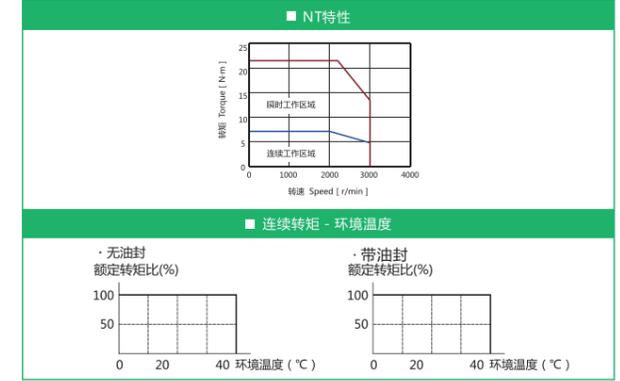
外形尺寸图



MM150A/MH150A 外形图



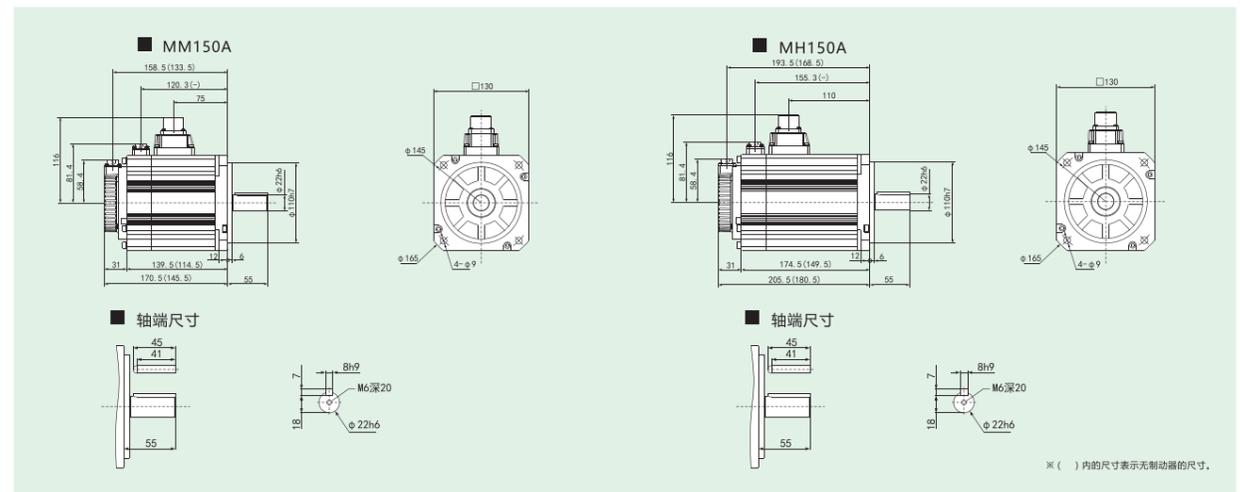
NT特性



规格表

马达型号 M□□□□□2□□**	单位	1.5KW 中惯量 MM150A	1.5KW 高惯量 MH150A
安装法兰盘尺寸	mm	□130	□130
质量 (无制动器)	Kg	7.0	9.0
质量 (带制动器)	Kg	8.4	10.4
额定电压	V	AC200	AC200
额定输出	W	1500	1500
额定转矩	N·m	7.16	7.16
瞬时最大转矩	N·m	21.5	21.5
额定电流	Arms	9.9	9.9
瞬时最大电流	Arms	27.9	27.9
额定转速	r/min	2000	2000
最大转速	r/min	3000	3000
转矩常数	N·m/A	0.81	0.81
各相感应电压常数	MV(r/min)	28.4	28.4
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S	76.9	35.9
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S	61.4	32.1
机械时间常数 (无制动器)	ms	0.60	0.94
机械时间常数 (带制动器)	ms	0.75	1.06
电气时间常数	ms	12.2	12.2
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	6.67	37.12
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>	8.35	38.65
用途	—	保持用	保持用
额定电压	V	DC24V±10%	DC24V±10%
额定电流	A	1	1
静摩擦转矩	Nm	9.55 以上	9.55 以上
吸和时间	ms	120 100% 电压时	120 100% 电压时
释放时间	ms	30 100% 电压时	30 100% 电压时
释放电压	V	DC 1V 以上	DC 1V 以上

外形尺寸图



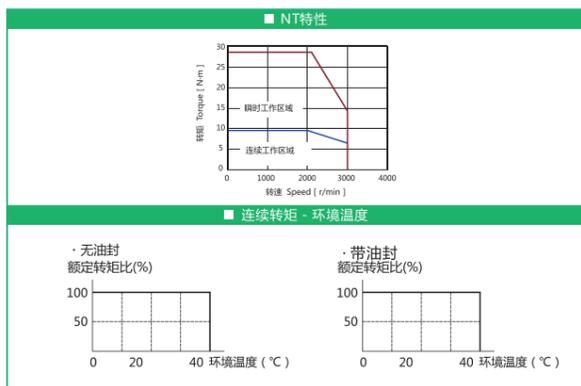
MM200A 外形图



规格表

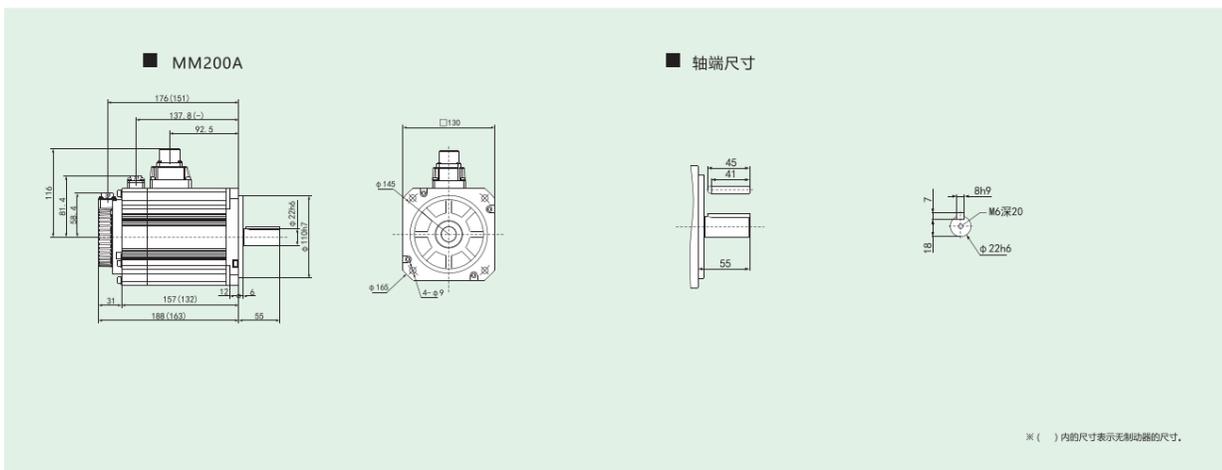
马达型号 M□□□□□2□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和/时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



2KW 中惯量 MM200A	
□130	
8.4	
9.8	
AC200	
2000	
9.55	
28.6	
12.2	
34.6	
2000	
3000	
0.85	
29.6	
104.9	
87.9	
0.58	
0.69	
12.2	
8.70	
10.38	
保持用	
DC24V±10%	
1	
9.55以上	
120 ± 100% 电压时	
30 100% 电压时	
DC 1V or more	

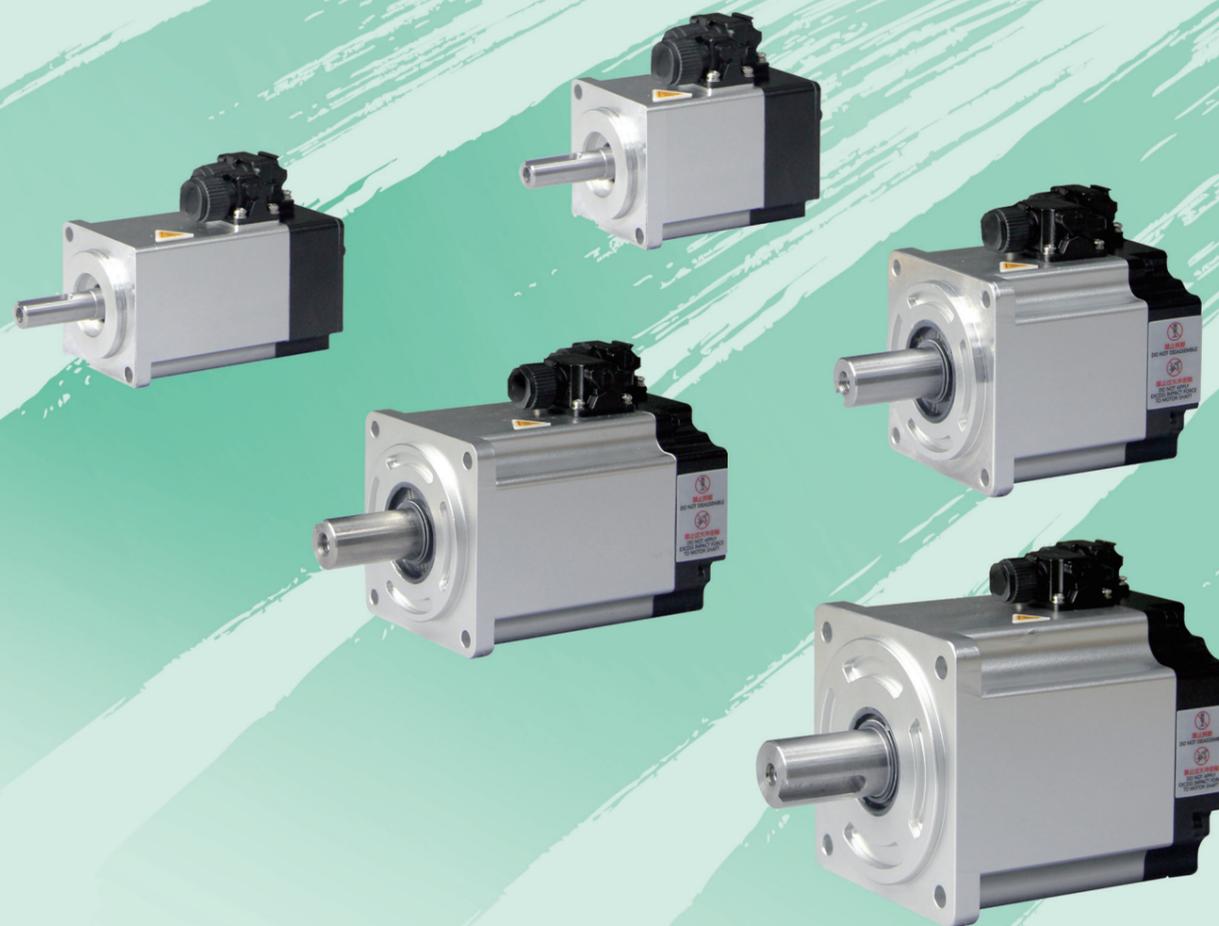
外形尺寸图



## HCSV-X2 马达系列

在要求自动化, 高速化, 高精度化, 便利性的新一代制造业的所有领域中, SV 系列伺服提供了最佳的解决方案

全新 IP67 防水等级  
连接器型设计 5对极设计



产品型号识别方法

SV - X2 MH 075A - B 2 L N - \*\*

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

① 产品系列	③ 功率规格	④ 保持制动器	⑥ 轴加工规格	⑧ 非标版本
规格 X2系列	符号 规格 005A 50W 010A 100W 020A 200W 040A 400W 075A 750W	符号 制动器 N 无制动器 B 24V制动器 X 7V制动器(超薄)	符号 轴端部形状/油封 L 导线型/带油封 K 导线型/无油封 C 连接器/带油封 D 连接器/无油封	规格 **
② 惯量规格	⑤ 电源电压规格	⑦ 编码器规格		
符号 规格 MA 低惯量 MM 中惯量 MH 高惯量 MG 低速大转矩	符号 电压 2 DC280 ~ 325V (AC200 ~ 230V)	符号 规格 N 单圈绝对值17位 A 多圈绝对值17位		

注: 特殊型号请查看选型表

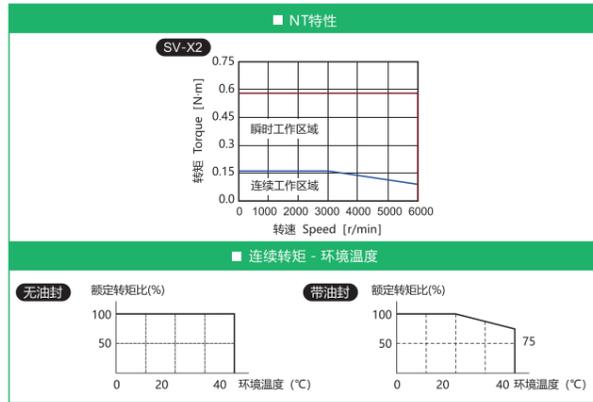
MH005A 外形图



规格表

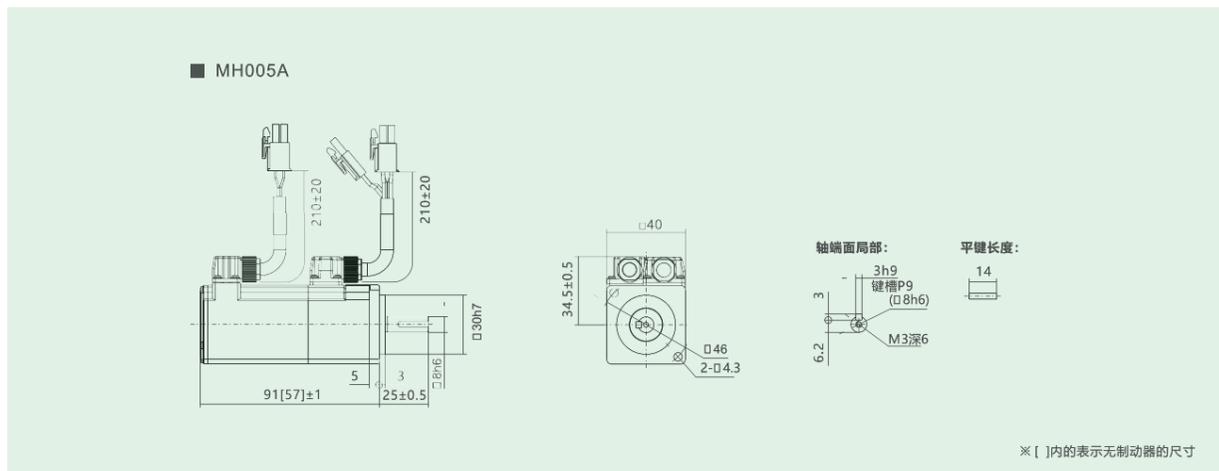
马达型号 M□□□□□2□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



50W 高惯量 MH005A	
安装法兰盘尺寸	□40
质量 (无制动器)	0.33
质量 (带制动器)	0.55
额定电压	AC200
额定输出	50
额定转矩	0.16
瞬时最大转矩	0.56
额定电流	1.1
瞬时最大电流	5.5
额定转速	3000
最大转速	6500/6000※
转矩常数	0.168
各相感应电压常数	5
额定功率变化率 (无制动器)	6.7
额定功率变化率 (带制动器)	6.1
机械时间常数 (无制动器)	2.8
机械时间常数 (带制动器)	3.09
电气时间常数	1.12
马达转子惯量 (无制动器)	0.038
马达转子惯量 (带制动器)	0.042
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.25
静摩擦转矩	0.38 以上
吸和时间	35 以下
释放时间	20 以下
释放电压	1V 以上

外形尺寸图



※ [ ]内的表示无制动器的尺寸

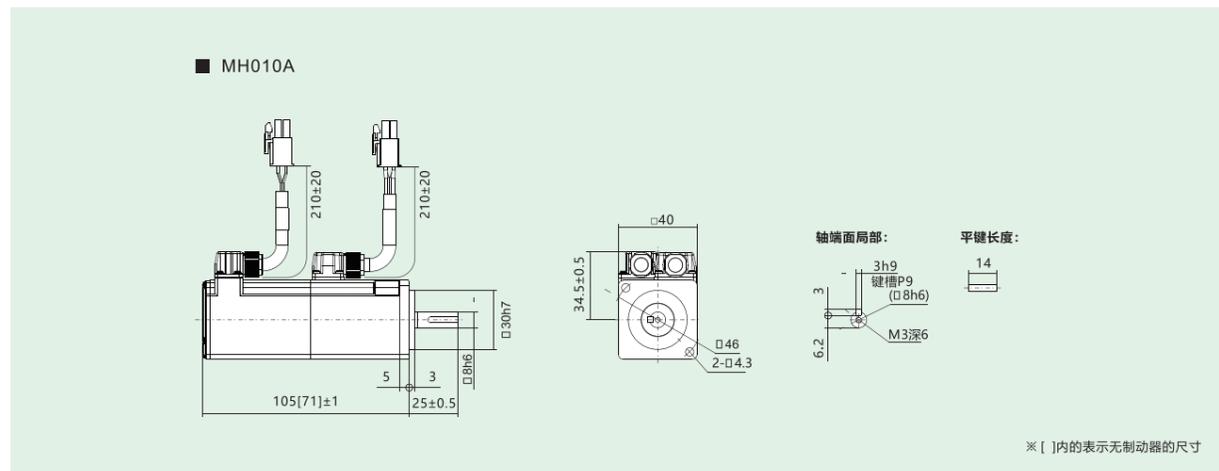
MH010A 外形图



规格表

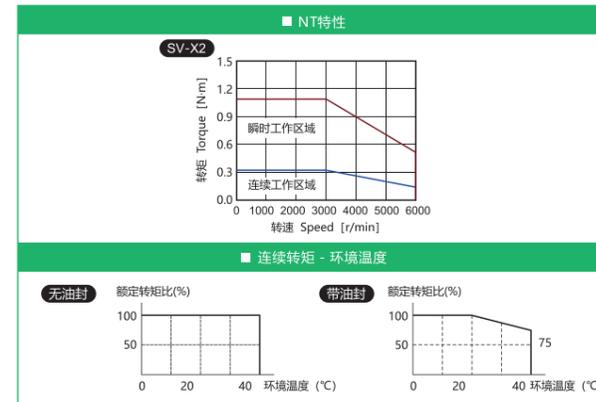
马达型号 M□□□□□2□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	×10 <sup>-4</sup> Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

外形尺寸图



※ [ ]内的表示无制动器的尺寸

NT特性



100W 高惯量 MH010A	
安装法兰盘尺寸	□40
质量 (无制动器)	0.45
质量 (带制动器)	0.66
额定电压	AC200
额定输出	100
额定转矩	0.32
瞬时最大转矩	1.11
额定电流	1.1
瞬时最大电流	5.5
额定转速	3000
最大转速	6500
转矩常数	0.327
各相感应电压常数	10.43
额定功率变化率 (无制动器)	14.4
额定功率变化率 (带制动器)	13.8
机械时间常数 (无制动器)	2.17
机械时间常数 (带制动器)	2.26
电气时间常数	1.32
马达转子惯量 (无制动器)	0.071
马达转子惯量 (带制动器)	0.074
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.3
静摩擦转矩	0.38 以上
吸和时间	35 以下
释放时间	20 以下
释放电压	1V 以上

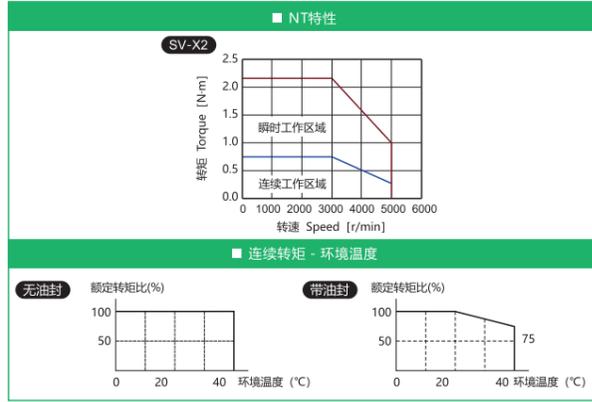
MH020A 外形图



规格表

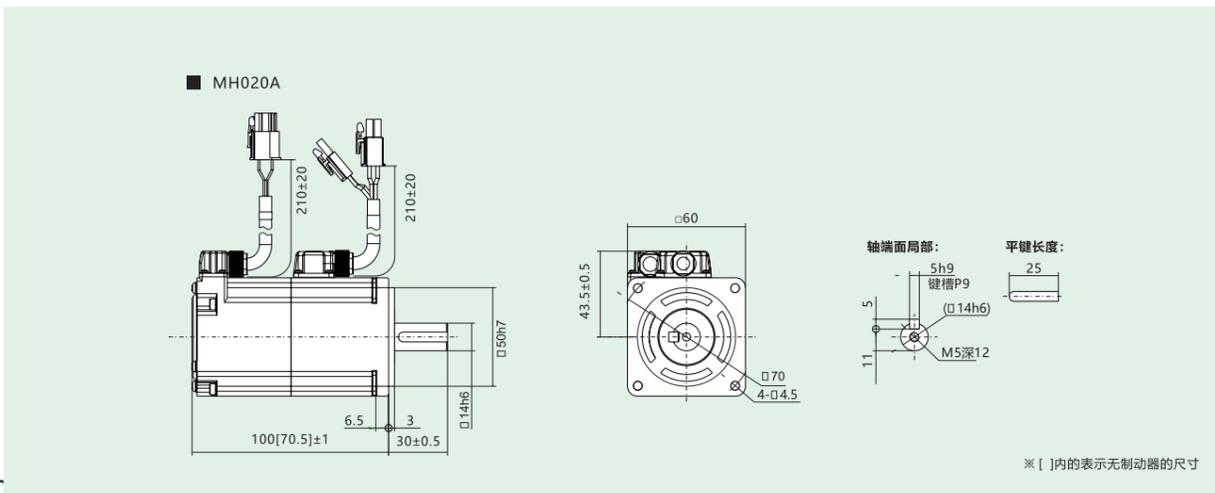
马达型号 M□□□□□□□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



200W 高惯量 MH020A	
安装法兰盘尺寸	□60
质量 (无制动器)	0.87
质量 (带制动器)	1.27
额定电压	AC200
额定输出	200
额定转矩	0.64
瞬时最大转矩	2.23
额定电流	1.4
瞬时最大电流	6.9
额定转速	3000
最大转速	6500/5000※
转矩常数	0.5
各相感应电压常数	14.61
额定功率变化率 (无制动器)	14.1
额定功率变化率 (带制动器)	13.2
机械时间常数 (无制动器)	1.39
机械时间常数 (带制动器)	1.49
电气时间常数	3.9
马达转子惯量 (无制动器)	0.29
马达转子惯量 (带制动器)	0.31
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.36
静摩擦转矩	1.6以上
吸和时间	50以下
释放时间	20以下
释放电压	1V以上

外形尺寸图



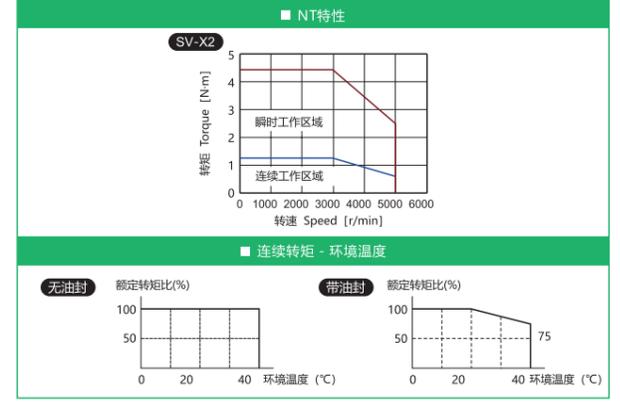
MH040A 外形图



规格表

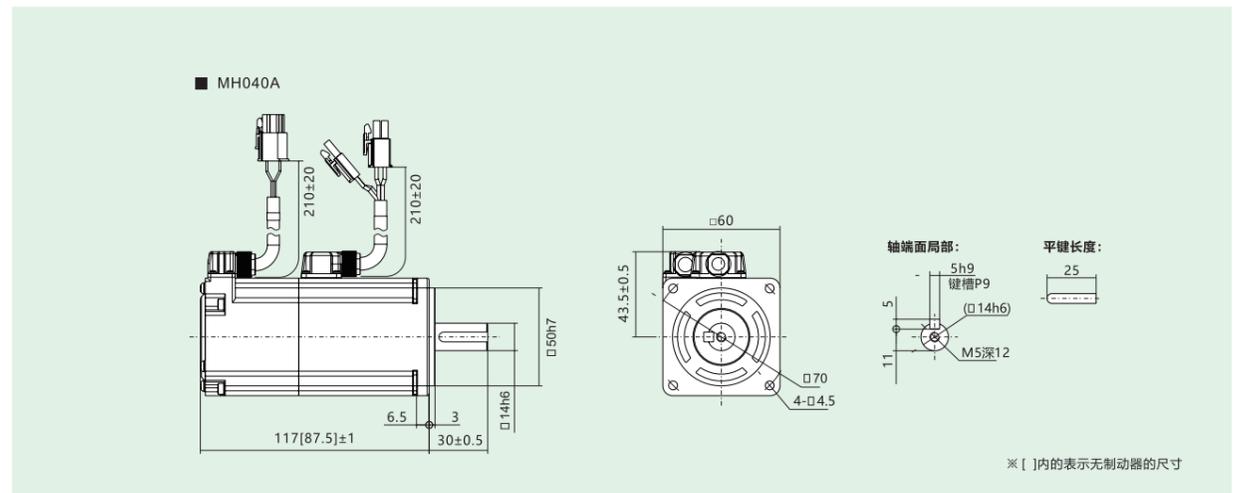
马达型号 M□□□□□□□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



400W 高惯量 MH040A	
安装法兰盘尺寸	□60
质量 (无制动器)	1.22
质量 (带制动器)	1.61
额定电压	AC200
额定输出	400
额定转矩	1.27
瞬时最大转矩	4.46
额定电流	2.1
瞬时最大电流	10.4
额定转速	3000
最大转速	6500/5000※
转矩常数	0.67
各相感应电压常数	20.85
额定功率变化率 (无制动器)	28.8
额定功率变化率 (带制动器)	27.8
机械时间常数 (无制动器)	1.3
机械时间常数 (带制动器)	1.35
电气时间常数	4.21
马达转子惯量 (无制动器)	0.56
马达转子惯量 (带制动器)	0.58
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.36
静摩擦转矩	1.6以上
吸和时间	50以下
释放时间	20以下
释放电压	1V以上

外形尺寸图



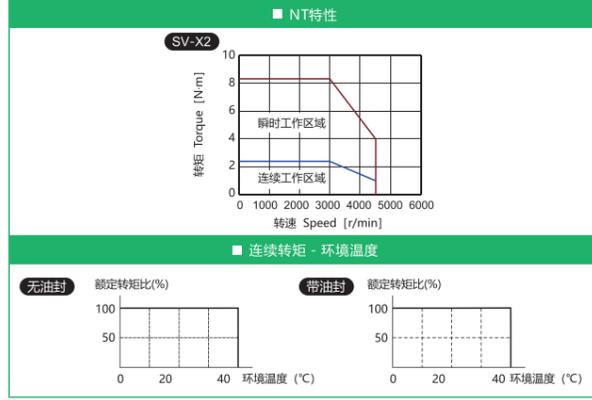
MH075A 外形图



规格表

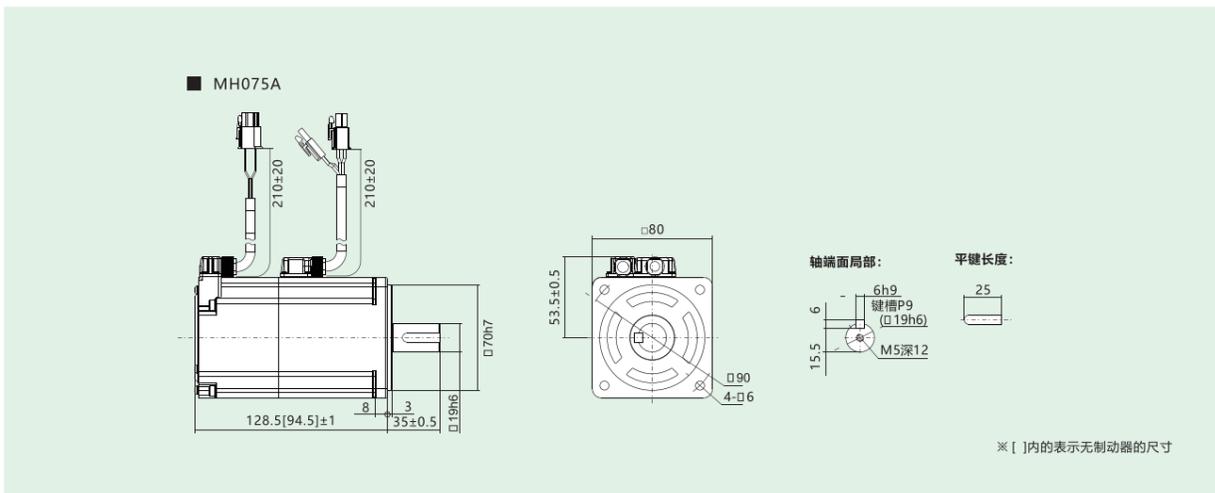
马达型号 M□□□□□2□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



750W 高惯量 MH075A	
安装法兰盘尺寸	□80
质量 (无制动器)	2.25
质量 (带制动器)	3.01
额定电压	AC200
额定输出	750
额定转矩	2.39
瞬时最大转矩	8.36
额定电流	3.8
瞬时最大电流	18.8
额定转速	3000
最大转速	6000/4500※
转矩常数	0.63
各相感应电压常数	22.5
额定功率变化率 (无制动器)	36.6
额定功率变化率 (带制动器)	34.4
机械时间常数 (无制动器)	1.26
机械时间常数 (带制动器)	1.34
电气时间常数	6.54
马达转子惯量 (无制动器)	1.56
马达转子惯量 (带制动器)	1.66
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.42
静摩擦转矩	3.8 以上
吸和时间	70 以下
释放时间	20 以下
释放电压	1V 以上

外形尺寸图



※ [ ] 内的表示无制动器的尺寸

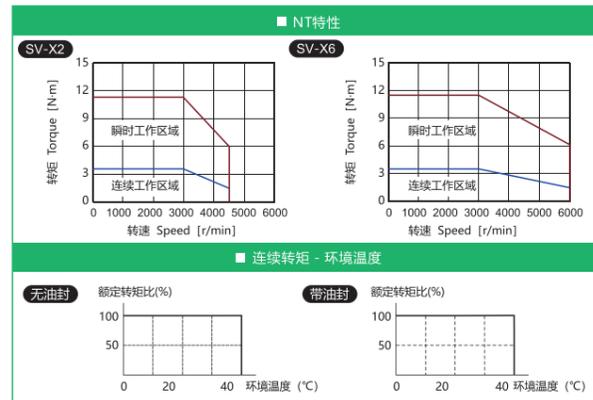
MH100C 外形图



规格表

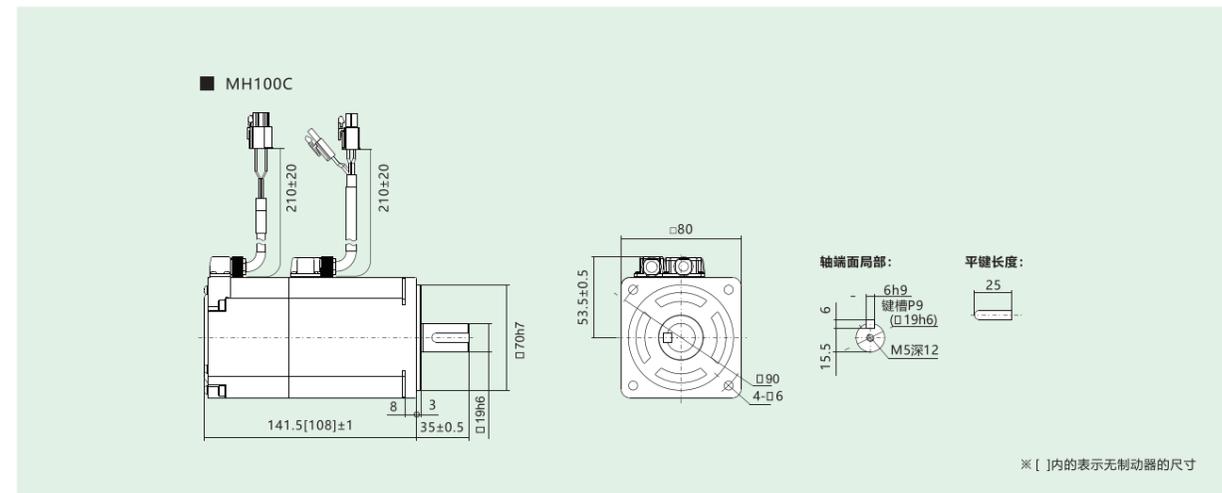
马达型号 M□□□□□2□□**	单位
安装法兰盘尺寸	mm
质量 (无制动器)	Kg
质量 (带制动器)	Kg
额定电压	V
额定输出	W
额定转矩	N·m
瞬时最大转矩	N·m
额定电流	Arms
瞬时最大电流	Arms
额定转速	r/min
最大转速	r/min
转矩常数	N·m/A
各相感应电压常数	MV(r/min)
额定功率变化率 (无制动器)	KW/S
额定功率变化率 (带制动器)	KW/S
机械时间常数 (无制动器)	ms
机械时间常数 (带制动器)	ms
电气时间常数	ms
马达转子惯量 (无制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
马达转子惯量 (带制动器)	$\times 10^{-4}$ Kg·m <sup>2</sup>
用途	—
额定电压	V
额定电流	A
静摩擦转矩	Nm
吸和时间	ms
释放时间	ms
释放电压	V

NT特性



1KW 高惯量 MH100C	
安装法兰盘尺寸	□80
质量 (无制动器)	2.68
质量 (带制动器)	3.45
额定电压	AC200
额定输出	1000
额定转矩	3.815
瞬时最大转矩	11.13
额定电流	5.7
瞬时最大电流	30
额定转速	3000
最大转速	6000/4500※
转矩常数	0.552
各相感应电压常数	21.2
额定功率变化率 (无制动器)	50.6
额定功率变化率 (带制动器)	48.2
机械时间常数 (无制动器)	0.78
机械时间常数 (带制动器)	0.82
电气时间常数	4.68
马达转子惯量 (无制动器)	2
马达转子惯量 (带制动器)	2.1
用途	保持用
额定电压	DC24V±2.4
额定电流	0.42
静摩擦转矩	3.8 以上
吸和时间	70 以下
释放时间	20 以下
释放电压	1V 以上

外形尺寸图



※ [ ] 内的表示无制动器的尺寸