Line up

				定格トルク Rated torque 最大トルク Ma	ximum torque				
モータタイプ Motor type	定格 回転数 Rated rotation speed	外径 Outer diameter	中空径 Middle hole	トルク出力範囲(N·m) Torque output range(N·m)					
	(rps)	(mm)	(mm)	20 40 60 80 100 150 200 250 300 400 500 600 700 800 900 1100 1200	VPH				
FD180-75-FS	5	188	52	20 45	0.8				
FD180-100-LS	5	188	52	33 76	0.8				
FD250-65-LS	3	260	80	50 110	0.8				
FD250-90-LS	3	260	80	87 220	1.5				
FD400-70-LS	1	408	150	180 350	1.5				
FD400-70-LS	2	408	150	180 320					
ED 400 100 L 0	1	408	150	340 630					
FD400-103-LS	2	408	150	340 660	3.3				
FD400-130-LS	1	408	150	460 880	3.3				
FD400-130-L5	2	408	150	460 880	7				
FD400-178-LS-R008	0.5	420	150	600 1150	3.3				
FD180-75-FS-S273	3	188	52	17 37					
FD250-65-LS-S265	1.17	260	80	53 130					
ED 400 70 LO 0055				84 180	0.4				
FD400-70-LS-S255	0.8	8 408	150	160 300	0.8				
FD400-103-LS-S275	1	408	150	350 630	2.2				

■共通仕様 Common specifications

使用周囲温度	Ambient temperature	0~40°C	
使用周囲湿度	Humidity	85%以下 結露なきこと	85% or less, no condensing
設置場所	Installation location	腐食性ガス、研削油、金属粉、油等の 有害な雰囲気中でないこと 直射日光の当たらない屋内であること	Do not install in harmful atmosphere such as corrosive gas, grinding oil, metal dust, oil, etc. Indoor place not exposed to direct sunlight
取付方向 ※1	Mounting attitude **1	回転部水平上向き	Horizontal (Rotor facing upward)
冷却方式	Cooling method	自然空冷	Natural cooling
絶縁階級	Insulation class	F種	Class F
絶縁耐圧	Withstand voltage	AC1500V、1分間	AC1500V, 1 minute
保護等級	Protection class	IP42	IP42
標高	Sea level	1000m以下	1000m or lower
耐振動	Vibration resistance	1G(3方向 各2h)	1G(2 hours each for X,Y, and Z directions)
耐衝撃	Shock resistance	30G(3方向 各2回)	30G(2 times each for X,Y, and Z directions)

^{※1} 水平上向き方向以外は、ご相談ください。

■トルク特性 Torque characters

トルク Torque[%]
(定格トルク比 Rated toque ratio)

最大トルク比 ※
Max. torque ratio

脚時使用(加減速)領域
Instantaneous usage
(Acceleration/deceleration) area

(定格トルク) 100
(rated torque) 70

連続使用領域
Continuous usage area

定格回転数[rps]

定格回転数[rps]
Rated rotation speed

※ 最大トルク比はモータタイプにより異なります。(最大トルク/定格トルク)
Max. torque ratio may vary depending on the motor type. (Max. torque / Rated torque)

拘束及び拘束に準ずる動作(超低速回転、微少角度往復動作)を連続で行う場合、モータ保護のため、電子サーマル設定値が低減されることがあります。
上記動作でご使用の場合は担当営業までお問い合わせください。
When limiting or equivalent to limiting operation (ultra slow rotation, moving small angle, etc.) is ontinuously executed, the eclectic thermal will be reduced for the motor protection. Please consult with our sales if you are planning the aforementioned operation.

定格トルク Rated torque 最大トルク Maximum torque

lpha1 Please consult with our sales if the mounting attitude is other than horizontal direction.

■個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type		FD180-75-FS	FD180-100-LS	
型式	Model	FD18-	621F05ENN	102L05ENN	
フランジ	Flange		Flange type	Flange-less type	
使用電源	Power Source	ACV	200	200	
外径	Outer diameter	mm	188	188	
高さ	Height	mm	75	100	
定格トルク ※1	Rated torque **1	N⋅m	20	33	
最大トルク ※1	Max torque	N·m	45	76	
定格回転数 ※1	Rated rotation speed	rps	5	5	
定格出力 ※1	Rated output	W	628	1,037	
定格電流 ※1	Rated current %1	А	5.3	6.8	
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート One rotation type absolute		
検出パルス	Detection pulse	ppr	4,194,304	4,194,304	
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.309	0.309	
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load	N⋅m	28.8	28.8	
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	1.7	1.7	
テーブル面回転精度	ラジアル振れ (無負荷) Radial run out(No Load)	μm	m 50		
Rotation accuracy of rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out(No Load)	μm	50		
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec	±:	25	
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	Repeat accuracy (at back and forth operation)	arcsec	±3		
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.0054	0.0085	
質量	Mass	kg	7.6	11.0	
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対位置検出 Absolute position detection		
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series %3	NCR-H□	2801□-A-□□□	2801□-A-□□□	

モータタイプ	Motor type		FD250-65-LS	FD250-90-LS	
型式	Model	FD25-	941L03ENN	162L03ENN	
フランジ	Flange		Flange-less type	Flange-less type	
使用電源	Power Source	ACV	200	200	
外径	Outer diameter	mm	260	260	
高さ	Height	mm	65	90	
定格トルク ※1	Rated torque	N·m	50	87	
最大トルク ※1	Max torque %1	N·m	110	220	
定格回転数 ※1	Rated rotation speed ※1	rps	3	3	
定格出力 ※1	Rated output	W	942	1,640	
定格電流 ※1	Rated current	А	6.6	10.0	
エンコーダタイプ Encoder type			1回転アブソリュート One rotation type absolute		
検出パルス	Detection pulse	ppr	4,194,304	4,194,304	
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.309	0.309	
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load	N·m	240	240	
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	8.2	8.2	
テーブル面回転精度	ラジアル振れ(無負荷) Radial run out(No Load)	μm	50		
Rotation accuracy of rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out(No Load)	μm	50		
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec	±25		
繰返し位置決め精度 (往復動作時)			±3		
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.0288	0.0490	
質量	Mass	kg	11.9	22.2	
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対位置検出 Absolute position detection		
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series ※3	NCR-H□	2801□-A-□□□	2152□-A-□□□	

^{%1} 仕様値は使用周囲温度内で下記サイズのヒートシンク(アルミ板)に τ DISCを取り付け、動作した際の値となります。

[・]FD180/FD250タイプ 640mm×450mm×50mm

^{※2} 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

^{※3} VPHシリーズの詳細はτDISCカタログをご参照ください。

^{**1} The specification values are those obtained when the r DISC is mounted on a heat sink(aluminum plate) of one of the following sizes and operated at the ambient operating temperature.

 $[\]cdot\, \texttt{FD180/FD250 Type} \qquad 640 \texttt{mm} \!\!\times\! 450 \texttt{mm} \!\!\times\! 50 \texttt{mm}$

 $[\]ensuremath{\,\%\xspace}\xspace$ The life of bearing and runout accuracy are different by load condition.

³ For the detail of VPH series, please refer to the τ DISC catalog.

■個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type		FD400-70-LS (1rps spec)	FD400-70-LS (2rps spec)	FD400-103-LS (1rps spec)	FD400-103-LS (2rps spec)	
型式	Model	FD40-	112L01ENN	222L02ENN	212L01ENN	422L02ENN	
フランジ	Flange		Flange-less type	Flange-less type	Flange-less type	Flange-less type	
使用電源	Power Source	ACV	200	200	200	200	
外径	Outer diameter	mm	408	408	408	408	
高さ	Height	mm	72	72	103	103	
定格トルク ※1	Rated torque	N·m	180	180	340	340	
最大トルク ※1	Max torque %1	N·m	350	320	630	660	
定格回転数 ※1	Rated rotation speed	rps	1	2	1	2	
定格出力 ※1	Rated output	W	1,131	2,262	2,136	4,273	
定格電流 ※1	Rated current	А	9.8	15.7	15.1	24.7	
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート One rotation type absolute				
検出パルス	Detection pulse	ppr	8,388,608	8,388,608	8,388,608	8,388,608	
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.155	0.155	0.155	0.155	
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load	N·m	700	700	700	700	
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	15.7	15.7	15.7	15.7	
テーブル面回転精度	ラジアル振れ (無負荷) Radial run out(No Load)	μm	50				
Rotation accuracy of rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out (No Load)	μm	50				
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec	±25				
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	Repeat accuracy (at back and forth operation)	arcsec	±3				
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.181	0.181	0.600	0.600	
質量	Mass	kg	33.0	33.0	61.0	61.0	
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対位置検出 Absolute position detection				
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series ※3	NCR-H□	2152□-A-□□□	2222□-A-□□□	2222□-A-□□□	2332□-A-□□□	

モータタイプ	Motor type		FD400-130-LS(1rps spec)	FD400-130-LS(2rps spec)	FD400-178-LS-R008	
型式	Model	FD40-	282L01ENN	572L02ENN	182L00ENNR008	
フランジ	Flange		Flange-less type	Flange-less type	Flange-less type	
使用電源	Power Source	ACV	200	200	200	
外径	Outer diameter	mm	408	408	420	
高さ	Height	mm	132	132	178	
定格トルク ※1	Rated torque **1	N·m	460	460	600	
最大トルク ※1	Max torque	N·m	880	880	1,150	
定格回転数 ※1	Rated rotation speed	rps	1	2	0.5	
定格出力 ※1	Rated output ※1	W	2,890	5,781	1,884	
定格電流 ※1	Rated current %1	А	22.0	39.1	18.5	
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転ア	1回転アブソリュート One rotation type absolute		
検出パルス	Detection pulse	ppr	8,388,608	8,388,608	8,388,608	
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.155	0.155	0.155	
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load %2	N·m	700	700	700	
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	15.7	15.7	15.7	
テーブル面回転精度 Rotation accuracy of	ラジアル振れ (無負荷) Radial run out(No Load)	μm	50			
rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out(No Load)	μm	50			
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec		±25		
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	Repeat accuracy (at back and forth operation)	arcsec	±3			
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.470	0.470	1.320	
質量	Mass	kg	70.0	70.0	119	
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対	 位置検出 Absolute position dete	ection	
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series ※3	NCR-H□	2332□-A-□□□	2702□-A-□□□	2332□-A-□□□	

^{%1} 仕様値は使用周囲温度内で下記サイズのヒートシンク(アルミ板)に τ DISCを取り付け、動作した際の値となります。

[・]FD400タイプ 1140mm×700mm×80mm+490mm×490mm×40mm(2枚重ね)

^{※2} 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

^{※3} VPHシリーズの詳細はτDISCカタログをご参照ください。

^{**1} The specification values are those obtained when the r DISC is mounted on a heat sink(aluminum plate) of one of the following sizes and operated at the ambient operating temperature.

 $[\]cdot \; \text{FD400 Type} \qquad \text{1140mm} \times \text{700mm} \times \text{80mm} + \text{490mm} \times \text{490mm} \times \text{40mm} (\text{Two plates stacked})$

 $[\]ensuremath{\%2}$ The life of bearing and runout accuracy are different by load condition.

 $[\]ensuremath{\%3}$ For the detail of VPH series, please refer to the $\,\tau\, {\rm DISC}$ catalog.

■個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type		FD180-75-FS-S273	FD250-65-LS-S265	
型式	Model		FD18-321F03ENNS273	FD25-391L01ENNS265	
フランジ	Flange		Flange type	Flange-less type	
使用電源	Power Source ACV		200	200	
外径	Outer diameter	mm	188	260	
高さ	Height	mm	75	65	
定格トルク ※1	Rated torque **1	N·m	17	53	
最大トルク ※1	Max torque	N·m	37	130	
定格回転数 ※1	Rated rotation speed	rps	3	1.17	
定格出力 ※1	Rated output	W	320	390	
定格電流 ※1	Rated current %1	А	2.2	4.3	
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート On	e rotation type absolute	
検出パルス	Detection pulse	ppr	4,194,304	4,194,304	
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.309	0.309	
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load	N·m	28.8	240	
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	1.7	8.2	
テーブル面回転精度	ラジアル振れ (無負荷) Radial run out(No Load)	μm	50	50	
Rotation accuracy of rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out(No Load)	μm	50	50	
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec	±25		
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	arcsec		+	3	
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.0054	0.0288	
質量	Mass	kg	7.6	11.9	
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対位置検出 Absolute position detection		
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series ※3	NCR-H□	2401□-A-□□□	2801□-A-□□□	

モータタイプ	Motor tupo		ED 400 70	NIC COFF	FD400-103-LS-S275
	Motor type		FD400-70-LS-S255		
型式	Model	FD40-	801L00ENNS255		222L01ENNS275
フランジ	Flange		Flange-less type		Flange-less type
使用電源	Power Source	ACV	20	00	200
外径	Outer diameter	mm	40	08	408
お高さ	Height	mm	7	2	103
定格トルク ※1	Rated torque	N·m	84	160	350
最大トルク ※1	Max torque **1	N·m	180	300	630
定格回転数 ※1	Rated rotation speed	rps	0	.8	1
定格出力 ※1	Rated output	W	422	804	2,199
定格電流 ※1	Rated current	А	3.5	6.8	15.8
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート One rotation type absolute		
検出パルス	Detection pulse	ppr	8,388,608		8,388,608
検出分解能	Electrical detection resolution	arcsec	0.155		0.155
許容モーメント荷重 ※2	Allowable moment load ※2	N·m	700		700
許容アキシャル荷重 ※2	Allowable axial load	kN	15	5.7	15.7
テーブル面回転精度	ラジアル振れ(無負荷) Radial run out(No Load)	μm	50		
Rotation accuracy of rotor table	アキシャル振れ (無負荷) Axial run out(No Load)	μm	50		
絶対位置決め精度	Absolute position accuracy	arcsec	±25		
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	Repeat accuracy (at back and forth operation)	arcsec	±3		
ロータ慣性モーメント	Rotor moment of inertia	kg·m²	0.181		0.600
質量	Mass	kg	32.6		61
磁極検出方式	Magnetic pole detection		絶対位置検出 Absolute position detection		
組合せドライバ Paired servo driver	VPH series	NCR-H□	2401□-A-□□□	2801□-A-□□□	2222□-A-□□□

・FD180/FD250タイプ 640mm×450mm×50mm

・FD400タイプ 1140mm×700mm×80mm+490mm×490mm×40mm(2枚重ね)

^{※2} 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

^{※3} VPHシリーズの詳細は τ DISCカタログをご参照ください。

^{*1} The specification values are those obtained when the τ DISC is mounted on a heat sink(aluminum plate) of one of the following sizes and operated at the ambient operating temperature.

[·] FD400 Type 1140mm×700mm×80mm+490mm×490mm×40mm(Two plates stacked)

 $[\]ensuremath{\%2}$ The life of bearing and runout accuracy are different by load condition.

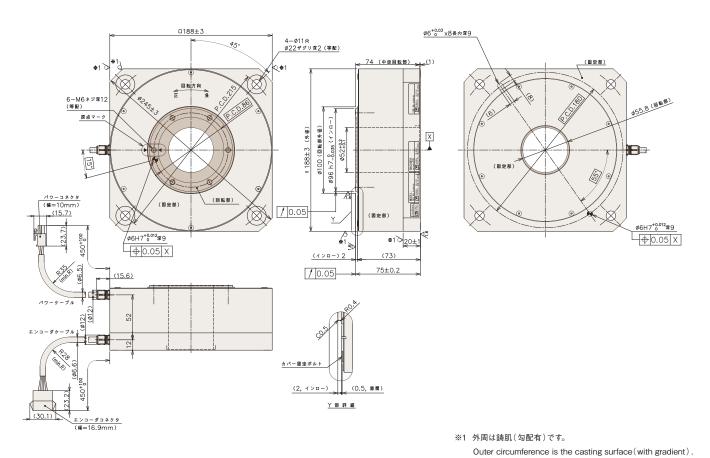
³ For the detail of VPH series, please refer to the τ DISC catalog.

OFD180-75-FS

OFD180-75-FS-S273

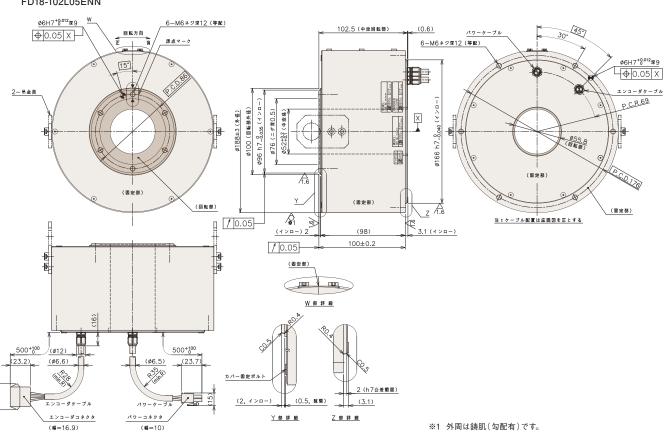
FD18-621F05ENN

FD18-321F03ENNS273



OFD180-100-LS

FD18-102L05ENN



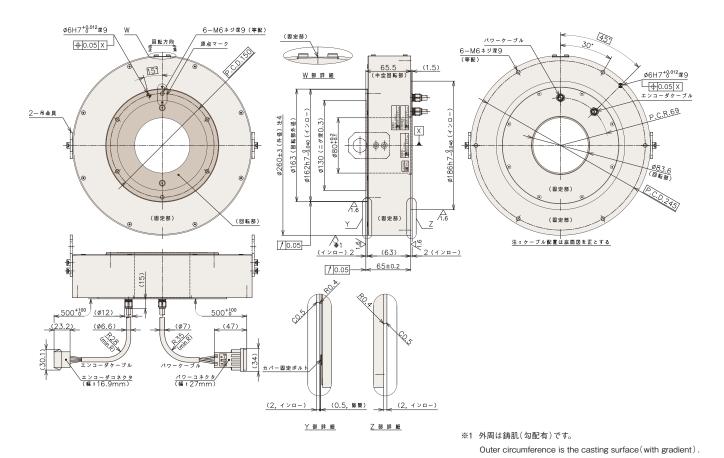
Outer circumference is the casting $\mathsf{surface}(\mathsf{with}\;\mathsf{gradient})$.

© FD250-65-LS

OFD250-65-LS-S265

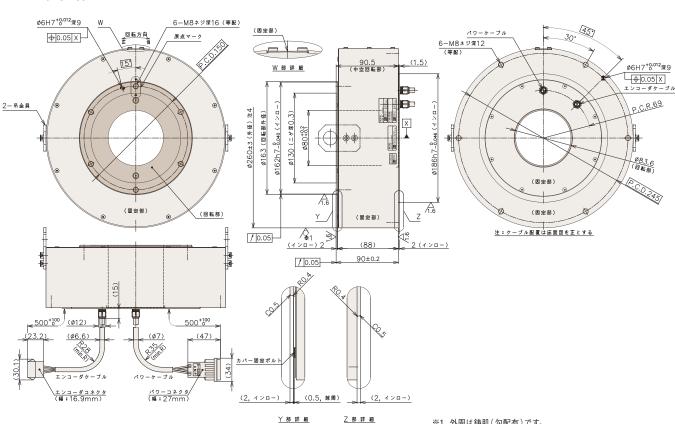
FD25-941L03ENN

FD25-391L01ENNS265



OFD250-90-LS

FD25-162L03ENN



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

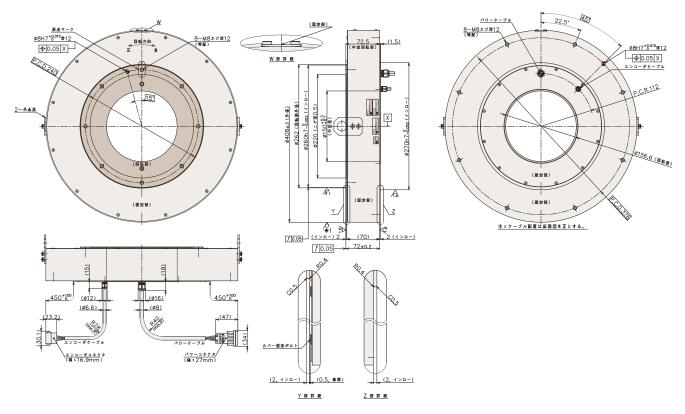
Outer circumference is the casting $surface(with\ gradient)$.

OFD400-70-LS

OFD400-70-LS-S255

FD40-112L01ENN, FD40-222L02ENN

FD40-801L00ENNS255



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

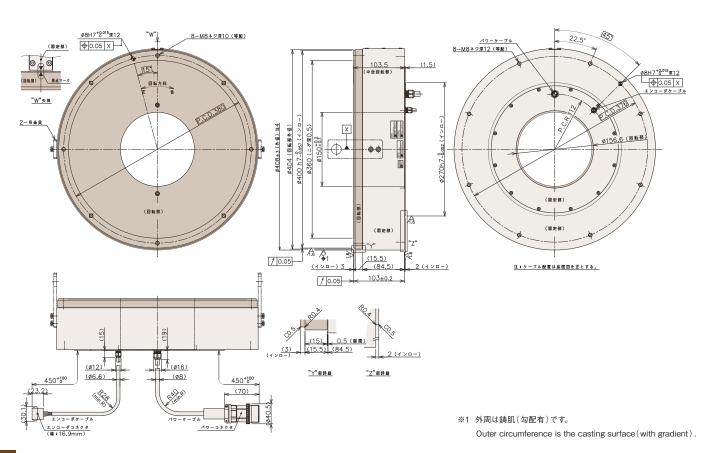
Outer circumference is the casting $\operatorname{surface}(\operatorname{with}\operatorname{gradient})$.

OFD400-103-LS

FD40-212L01ENN, FD40-422L02ENN

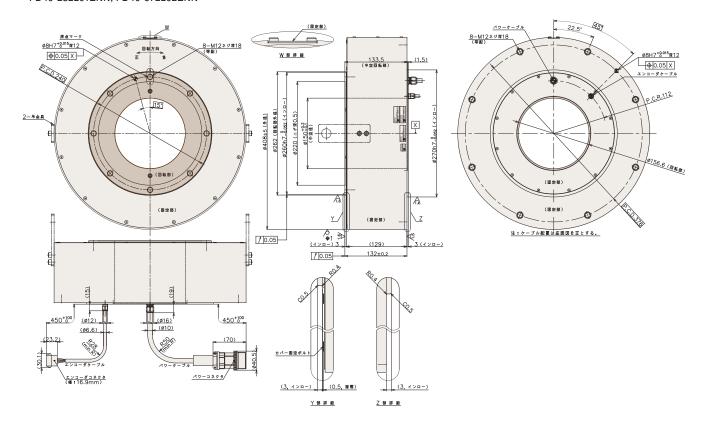
OFD400-103-LS-S275

FD40-222L01ENNS275



© FD400-130-LS

FD40-282L01ENN, FD40-572L02ENN



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

Outer circumference is the casting $\mbox{surface}(\mbox{with gradient})$.

© FD400-178-LS-R008

FD40-182L00ENNR008

