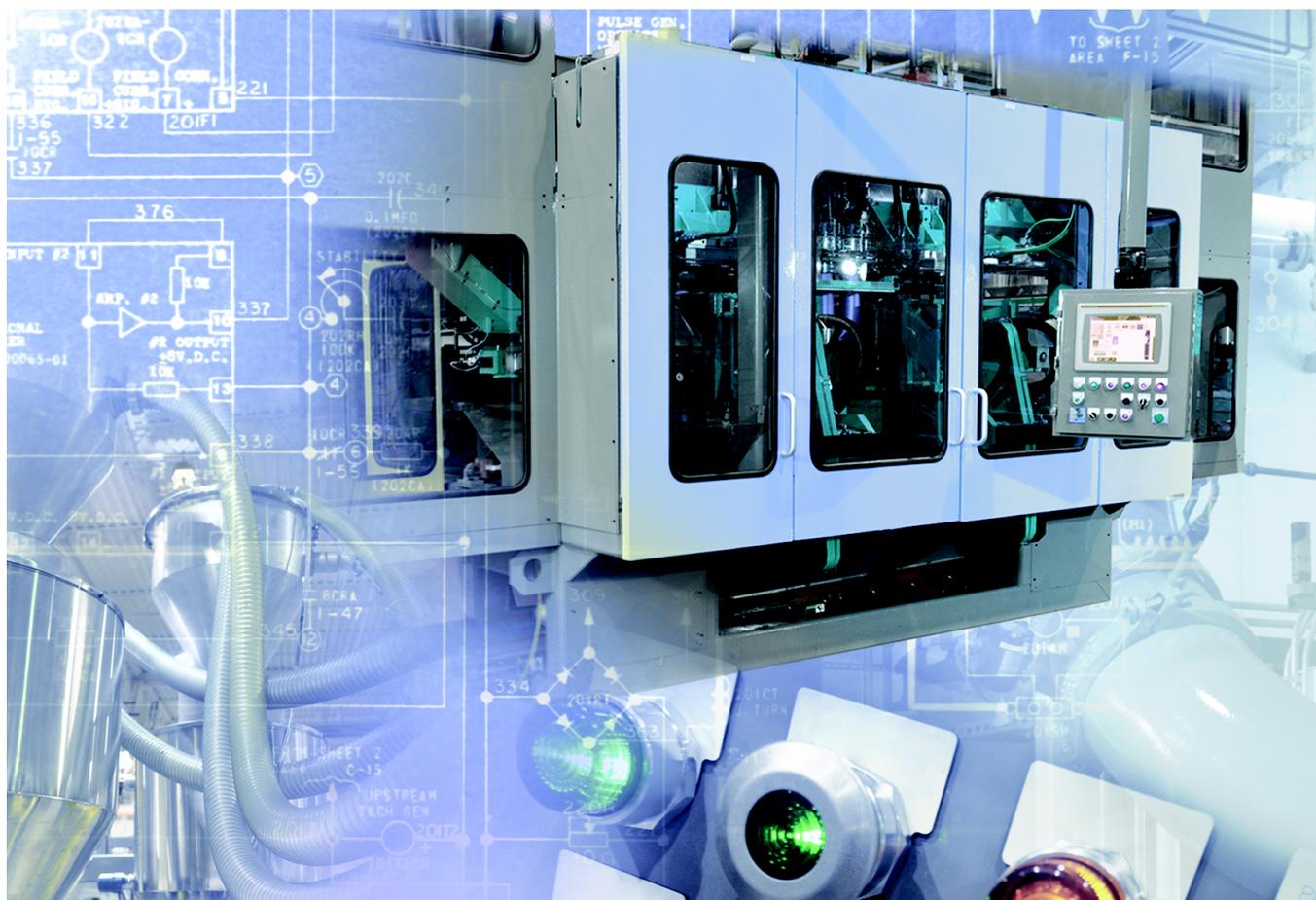


## Kinetix モーションコントロール

ロータリ式サーボモータ	サーボドライブ
リニアモータ	Logix5000 モーションモジュール
リニアアクチュエータ	モーションのアクセサリ



製品仕様 [Kinetix ロータリモーション](#)  
[Kinetix リニアモーション](#)  
[Kinetix サーボドライブ](#)  
[Kinetix モーションのアクセサリ](#)

設計ガイド [Kinetix 5500 ドライブシステム](#)  
[Kinetix 6000 および](#)  
[Kinetix 6200/6500 ドライブシステム](#)  
[Kinetix 300/350 ドライブシステム](#)  
[Kinetix 3 ドライブシステム](#)

# 本ガイドの内容

項目	内容	参照ページ
Kinetix モーションコントロール	Kinetix® 統合モーションの紹介、この選択ガイドの使用に関するワークフロー、および製品選択と仕様に関する参考資料	5
製品機能の比較	ロータリモーション、リニアモータ、リニアアクチュエータ、およびサーボドライブに関する製品の比較表	21
Kinetix 5500 サーボドライブ	1軸、多軸（バス共有付き）の EtherNet/IP ネットワーク上で統合モーションを行なうサーボ・ドライブ・ファミリーおよび Bulletin 2198 ドライブのアクセサリ。安全トルクオフ（STO）制御を装備しています。 <ul style="list-style-type: none"> <li>2198-Hxxx-ERS サーボドライブ：ハード配線で接続された STO 制御、PLD、カテゴリ 3（EN ISO 13849）、および SIL CL2（IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 62061）</li> <li>2198-Hxxx-ERS2 サーボドライブ：統合 STO 制御、PLe、カテゴリ 3（EN ISO 13849）、および SIL CL3（IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 62061）</li> </ul>	31
Kinetix 6200 モジュール式サーボドライブ	モジュール式で多軸の SERCOS Interface 上で統合モーションを行なうドライブのファミリードライブシステムには Bulletin 2094 電源モジュールが含まれ、安全速度または安全トルクオフ制御モジュールを装備しています。 Kinetix 6000M ドライブ・モーター体（IDM）システムで使用できます。多軸の SERCOS Interface 上で統合モーションを行なう IDM ファミリーには、1つのデジチチェーンに IDM 電源インターフェイスモジュール（IPIM）と、最大 16 の IDM ユニットが含まれています。安全トルクオフ制御を装備しています。	67
Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブ	モジュール式で多軸の EtherNet/IP ネットワーク上で統合モーションを行なうドライブのファミリードライブシステムには Bulletin 2094 電源モジュールが含まれ、安全速度または安全トルクオフ制御モジュールを装備しています。	
Kinetix 6000 多軸サーボドライブ	多軸の SERCOS Interface 上で統合モーションを行なうドライブのファミリーは、IAM（コンバータ）モジュールと AM（インバータ）モジュールを含み、セーフオフ制御を装備しています。 Kinetix 6000M ドライブ・モーター体（IDM）システムで使用できます。多軸、SERCOS Interface 上で統合モーションを行なう IDM ファミリーには、1つのデジチチェーンに IDM 電源インターフェイスモジュール（IPIM）と、最大 16 の IDM ユニットが含まれています。安全トルクオフ制御を装備しています。	91
Kinetix 300 EtherNet/IP インデキシング・サーボ・ドライブ	1軸の EtherNet/IP ネットワーク、インデキシングドライブのファミリー、および Bulletin 2097 ドライブのアクセサリ安全トルクオフ制御を装備しています。	127
Kinetix 350 1軸 EtherNet/IP サーボドライブ	1軸の EtherNet/IP ネットワーク上で統合モーションを行なうドライブのファミリーおよび Bulletin 2097 ドライブのアクセサリ安全トルクオフ制御を装備しています。	
Kinetix 3 コンポーネント・サーボ・ドライブ	1軸のインデキシング・コンポーネント・ドライブのファミリー、および Bulletin 2071 ドライブのアクセサリ	157

ロックウェル・オートメーションでは、この選択ガイドに記載していない追加の製品とオプションも提供しています。詳しい製品情報については、表紙に記載する資料のリンク、[3 ページ](#)の選択ガイドのまとめ、および [19 ページ](#)の「[参考資料](#)」やこの選択ガイド全体に存在するリンクを参照してください。

製品仕様、選択例、およびシステム性能曲線についてこの選択ガイドに記載していないが、サポートされている Kinetix モーションコントロール製品には、以下のものがあります。

- Kinetix 2000 多軸サーボドライブ
- Kinetix 7000 高出力サーボドライブ
- Ultra™ 3000 デジタル・サーボ・ドライブ

最終的な製品選択の支援と検証については、Integrated Architecture™ Builder ツールを使用することを考慮してください。このツールは以下のサイトからダウンロードして使用することができます：

<http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>

さらにその他の製品オプションが、当社のサードパーティ製品の参照プログラムである Encompass™ より利用できます。Encompass プログラムについては、以下のサイトをご覧ください：<http://www.rockwellautomation.com/encompass>

# Kinetix モーションコントロール選択ガイドのスイート

スイートの各資料は、固有のニーズを満たすように設計されています。この選択ガイドは、システム要件に最適なモーションコントロール製品をはじめ決めて決める際の作業を支援するためのものです。本書には、Kinetix サーボドライブ、モータ、アクチュエータ、およびモーションのアクセサリの概要を記載しています。以下の情報を参照して、モーション・コントロール・システムの詳細な製品仕様、システム例、ケーブル組合せ、および性能曲線を記載する資料を探してください。

## 製品仕様

以下のテクニカルデータの資料には、寸法、認可、電気、環境、および重量の仕様を記載しています。



### Kinetix ロータリモーションの仕様 テクニカルデータ (Pub.No.GMC-TD001)

- Kinetix VP (Bulletin VPL, VPF, および VPS) サーボモータ
- MP-Series™ (Bulletin MPL, MPM, MPF, および MPS) サーボモータ
- Kinetix 6000M (Bulletin MDF) ドライブ・モーター一体型システム
- RDD-Series™ ダイレクト・ドライブ・サーボ・モータ
- HPK-Series™ 非同期サーボモータ
- TL-Series™ サーボモータ



### Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ (Pub.No.GMC-TD002)

- LDAT シリーズ 一体型リニアスラスト
- MP シリーズ (Bulletin MPAS および MPMA) リニアステージ
- MP シリーズ (Bulletin MPAI) ヘビーデューティ電動シリンダ
- LDC-Series™ 鉄芯リニアモータ
- LDL-Series™ 非鉄芯リニアモータ



### Kinetix サーボドライブの仕様 テクニカルデータ (Pub.No.GMC-TD003)

- Kinetix 5500 サーボドライブ
- Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブ
- Kinetix 6000 多軸サーボドライブ
- Kinetix 300 および Kinetix 350 EtherNet/IP サーボドライブ
- Kinetix 3 コンポーネント・サーボ・ドライブ
- Kinetix 2000 多軸サーボドライブ
- Kinetix 7000 高出力サーボドライブ
- Ultra3000 デジタル・サーボ・ドライブ

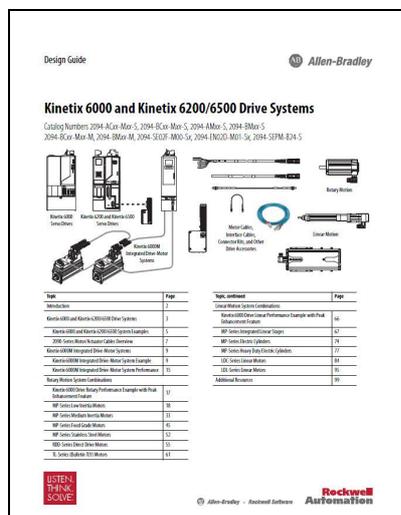


### Kinetix Motion Accessories Specifications Technical Data (Kinetix モーションのアクセサリの仕様 テクニカルデータ) (Pub.No. GMC-TD004)

- モータケーブルとインターフェースケーブル
- ドライブおよびモータ/アクチュエータケーブルの組合せ
- コネクタキットおよびブレイクアウトコンポーネント
- 電源コンポーネント

## システムごとのカタログ番号、例、および性能曲線

システム設計ガイドの資料は、ドライブおよびモータ / アクチュエータのモーション・コントロール・システムに必要とされる（ドライブ固有）ドライブモジュール、電源アクセサリ、コネクタキット、モータケーブル、およびインターフェースケーブルのカタログ番号の選択を支援します。また、システム性能仕様、およびトルク / 速度曲線（ロータリモーション）と力 / 速度曲線（リニアモーション）も記載されています。



### ドライブ・ファミリー・システムの設計ガイドの参考資料

- 『Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM009)
- 『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM003)
  - Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システムを含む。
- 『Kinetix 300/350 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM004)
- 『Kinetix 3 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM005)
- 『Kinetix 2000 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM006)
- 『Kinetix 7000 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM007)
- 『Ultra3000 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.GMC-RM008)

### 各資料の内容

- 必要なもの（カタログ番号）を決める。
  - ドライブコンポーネント
  - 必要なアクセサリ
  - オプションのアクセサリ
- ドライブシステム例
- モータ / アクチュエータケーブルの組合せ
- ドライブおよびモータ / アクチュエータの性能データ
- ロータリおよびリニアの性能曲線

Notes:

## Kinetix 統合モーション

Kinetix 統合モーションの製品は、Rockwell Automation® の Integrated Architecture (統合アーキテクチャ) システムの一部です。統合アーキテクチャシステムは、機械設計、運用、メンテナンスを簡略化したり強化するために、RSLogix™ 5000 ソフトウェアおよび Studio 5000 Logix Designer™ アプリケーションに統合される多種多様の高性能製品を 1 つにまとめます。

EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションは、ODVA からの CIP Motion と CIP Sync テクノロジーを使用して、すべて CIP (産業用共通プロトコル) で構築されています。グローバルスタンダードは、一貫性と相互運用性を保証します。変更を加えることなく、標準の Ethernet ネットワークによってリアルタイム制御と情報の流れを効率的に管理できるため、より優れた工場規模の最適化、より多くの情報に基づいた意思決定、および企業の業績の向上を実現することができます。ドライブ、I/O、および他の EtherNet/IP 対応デバイスの時間の同期をとることで、最も過酷なアプリケーションに対応できる性能を提供します。

SERCOS (serial real-time communications system) 上の統合モーションは、ノイズイミュニティに優れた光ファイバケーブルを使用するコントローラ/ドライブインターフェイスです。1つの光ファイバリングは、制御とドライブの間の単独のインターフェイスとして扱われます。これは、コマンドとフィードバック配線を置き換えて、取付け時間を短縮して、配線コストを低減できます。高度な診断とプロセス報告機能は、SERCOS Interface を介して行なわれます。

Kinetix 統合モーションによって、Allen-Bradley® の Logix5000™ コントローラ (ControlLogix®, GuardLogix®, および CompactLogix™)、高性能ネットワーク (EtherNet/IP と SERCOS)、および多様なアレン・ブラドリーの AC ドライブとサーボドライブ、リニアとロータリモータ、およびリニアアクチュエータのオプションをシームレスに統合できます。RSLogix 5000 ソフトウェアおよび Logix Designer アプリケーションは、プログラミング、構成、立上げ、診断、およびメンテナンスをサポートするために高度なモーションツールの豊富なセットを提供します。カタログ番号駆動型の構成によって、モーションシステムを素早く簡単に立上げることができ、モーション命令の豊富なライブラリがアプリケーションに適切な機能を提供します。

Kinetix 統合モーションは、1軸と多軸アプリケーションのために幅広いサーボドライブ、モータ、およびアクチュエータのファミリーを提供します。これらのシステムには以下の特長があります。

- サーボドライブの電力範囲：50W ~ 149kW
  - Kinetix 5500 サーボドライブのファミリー
  - Kinetix 350 1軸 EtherNet/IP サーボドライブのファミリー
  - Kinetix 6000 および Kinetix 6200 (SERCOS Interface) および Kinetix 6500 (EtherNet/IP ネットワーク) 多軸サーボドライブのファミリー
  - Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システム
- SERCOS Interface または EtherNet/IP ネットワークを選択
- 幅広いロータリモータ、ロータリ式ダイレクト・ドライブ・モータ、リニアモータ、およびリニアアクチュエータ / ステージ
  - モータの連続トルク：0.10 ~ 955Nm (0.85 ~ 8452 ポンドインチ)
  - リニアアクチュエータの最大ピーク力：14,679N (3300 ポンド)
- スマート・モータ・テクノロジーはモータを自動認識し、構成および立上げを迅速、簡単に実現します。
- 1つのソフトウェアパッケージ (RSLogix 5000 または Studio 5000® 環境) で、ドライブ構成、プログラミング、立上げ、診断、およびメンテナンスを完全にサポートします。
- パワフルなオンライン・モーション・ツール (リアルタイムデータのトレンドリング、グラフィカルな PCAM (位置カム) と TCAM (時間カム) のプロファイルエディタ、自動と手動ドライブチューニング、および高度なドライブ診断を含む。)
- 自動デバイス交換 (ADR) が、ドライブ/モータ/アクチュエータのプラグ & プレイをサポートしています。
- Motion Analyzer ソフトウェアは包括的なモーションアプリケーションのサイズ選択ツールで、Kinetix モーション・コントロール・システムの分析、最適化、選択、および妥当性確認に使用します。

# コネクテッド・コンポーネント・プラットフォーム

ロックウェル・オートメーションのマシンソリューション製品の一部であるコネクテッドコンポーネントは、低コストのスタンダードマシンを提供するマシンビルダーのための推奨制御ソリューションです。コネクテッドコンポーネントは、マシンとエンドユーザの要件を満たすのに十分な制御を提供する一方、稼働効率を向上させます。エンジニアリングとアプリケーションツールのセットによって、幅広いコンポーネントクラス製品が推奨する相互運用性に従って、簡単に設計と取付けができます。

Kinetix 3 コンポーネント・サーボ・ドライブは、低コストの機器を大量に生産するマシンビルダーにモーション・コントロール・ソリューションを提供します。コンポーネント・サーボ・ドライブは、シンプルにアプリケーションに対応する適切なレベルの制御を適用できます。システムは MicroLogix™ または Micro800® コントローラからのシリアルコマンド、または TL シリーズ低イナーシャモータ付きのセンサまたはコントローラに直接配線するディスクリットを含むことができます。

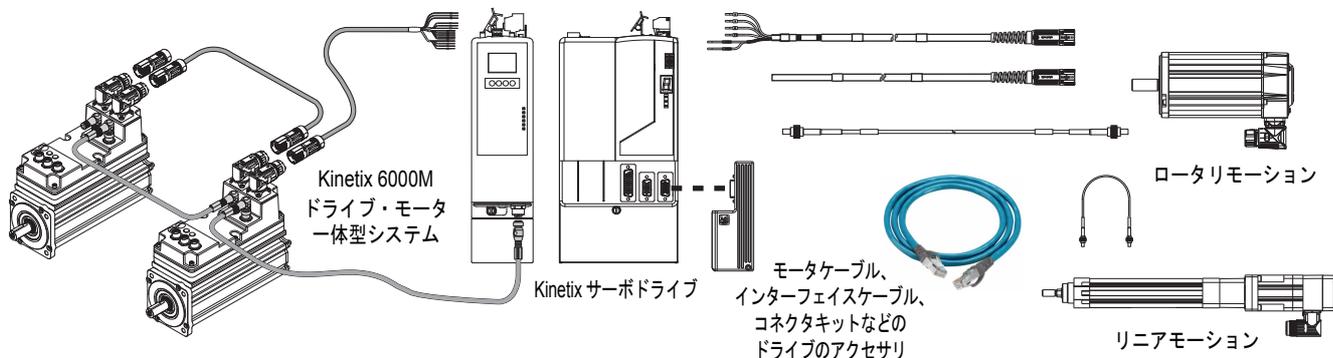
## 新製品

新しい Kinetix モーションコントロール製品には、以下のものがあります。

モーションコントロール製品	説明	参照先
 <p><b>Kinetix 5500 サーボドライブ および Kinetix VP サーボモータ</b></p>	<p>Kinetix 5500 サーボドライブと Kinetix VP 低イナーシャ・サーボ・モータは、コスト効率の良いモーションソリューションを提供します。最適なシステムのサイズ選択のために、ドライブ定格に適合したモータ巻線により、高性能かつ高いスケーラビリティを実現します。モータとドライブ間を 1 本のケーブルで接続できるため、簡略化されコストを低減</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>小さい設置面積で高性能、および最適化された電源密度</li> <li>低コストで簡単な 1 軸動作</li> <li>多軸バス共有構成における柔軟な電源接続 <ul style="list-style-type: none"> <li>共有 AC</li> <li>共有 DC</li> <li>共有 AC/DC およびハイブリッド構成</li> </ul> </li> <li>EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションと安全の統合</li> <li>2198-Hxxx-ERS サーボドライブ：ハード配線で接続された安全トルクオフ制御、PLd、カテゴリ 3; SIL CL2</li> <li>2198-Hxxx-ERS2 サーボドライブ：統合安全トルクオフ制御、PLe、カテゴリ 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">10 ページ</a>：Kinetix VP (Bulletin VPL、VPF、および VPS) モータの概要</li> <li><a href="#">31 ページ</a>：Kinetix 5500 サーボドライブの概要</li> <li><a href="#">44 ページ</a>：Kinetix 5500 ドライブおよび Kinetix VP (Bulletin VPL) モータ性能仕様</li> </ul>
 <p><b>Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品用サーボモータ</b></p>	<p>Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品用モータには、Bulletin VPL 低イナーシャ・サーボ・モータの特性と、多数の食品と飲料のアプリケーションの固有のニーズに合わせて特別に設計された機能を組合せています。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>構成可能な巻線オプション、ブレーキ、およびエンコーダフィードバック</li> <li>IP66/IP67 で、シャフトシール（標準）付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>食品用エポキシ樹脂をコーティング</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">10 ページ</a>：Bulletin VPF 食品用モータの概要</li> <li><a href="#">47 ページ</a>：Kinetix 5500 ドライブおよび Kinetix VP (Bulletin VPF) モータ性能仕様</li> </ul>
 <p><b>Kinetix VP (Bulletin VPS) ステンレススチール製サーボモータ</b></p>	<p>Kinetix VP (Bulletin VPS) ステンレススチール製サーボモータは、食品、飲料、醸造、乳製品、医薬品、および美容健康用品の製造機器のようなウォッシュダウン環境で使用されている定評のある MP シリーズテクノロジーに基づいています。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>高圧力で腐食性の高い洗浄アプリケーションで使用する衛生環境用に特別に設計</li> <li>IP69K で、1200psi モータウォッシュダウン用。IP66/IP67 で、シャフトシールおよび環境的に密閉されたコネクタ</li> <li>滑らかで不動態処理された 300 シリーズのステンレススチール製の円筒形の外装</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">10 ページ</a>：Bulletin VPF ステンレススチール製モータの概要</li> <li><a href="#">50 ページ</a>：Kinetix 5500 ドライブおよび Kinetix VP (Bulletin VPL) モータ性能仕様</li> </ul>
 <p><b>Hiperface/DSL フィードバック コンバータ・キット</b></p>	<p>2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバックキットは、15 ピン Hiperface エンコーダフィードバック信号を 2 ピン DSL フィードバック信号に変換します。このコンバータキットは、Kinetix 5500 サーボドライブおよび互換性のあるモータおよびアクチュエータの新規の取付け、または Kinetix 5500 サーボドライブのアップグレードのときの既存のモータ/アクチュエータの取付けに使用します。</p> <p>LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータは、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li><a href="#">44 ページ</a>：Kinetix 5500 ドライブと MP シリーズ・ロータリ・モータの性能仕様</li> <li><a href="#">55 ページ</a>：Kinetix 5500 ドライブと MP シリーズおよび LDAT シリーズ・リニア・アクチュエータの性能仕様</li> </ul>

# Kinetix モーション・コントロール・システムの選択

標準的なモーション・コントロール・システムは、アレン・ブラドリーのモーションコントロール製品のいくつかのカテゴリから選択する必要があります。



## Motion Analyzer ソフトウェアの使用

Motion Analyzer ソフトウェアは包括的なサイズ選択ツールで、Kinetix モーション・コントロール・システムの分析、最適化、選択、および妥当性確認のために使用されます。ドライブとそれに対応するモータ / アクチュエータを指定すると、Motion Analyzer ソフトウェアはアプリケーションに最適のドライブとモータ / アクチュエータの組合せを判断するためのデータを提供します。

また、Motion Analyzer ソフトウェアを使用すると、部品表 (BOM) を作成し、カタログ番号と製品の説明がつけられたシステムコンポーネントの項目別のリストを受取ることができます。

モータと  
ドライブ仕様

選択されたモータ

選択されたドライブ

トルク /  
速度性能曲線

生成された部品表 (BOM)

Item	Part No	Quantity	Description	Price ()	Amount ()
1	MPL-B310P-SJ72AA	1	Motor, 1.58N-m(1.4lb-in), 5000 rpm motor	NA	NA
2	2090-XXNPMF-16S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR POWER (with bra...	NA	NA
3	2090-XXNFMF-S01	1	CABLE, NON-FLEX, MOTOR FEEDBACK, 1m	NA	NA
4	2094-BMP5-S	1	Axis Module 460V, 5.9A	NA	NA
5	MPL-SSNA-A3B3	1	Shaft Seal Kit	NA	NA
Configuration Total :					00.00
Item	Part No	Quantity	Description	Price ()	Amount ()
1	2090-K6CK-D15M	1	Low Profile Connector Kit Motor Fdbk 15 pin Male	NA	NA
2	1202-C10	2	Drive-to-drive safety cable for connections between...	NA	NA
3	1202-C02	1	Drive-to-drive safety cable for connecting single-wid...	NA	NA
4	1756-M03SE	1	Control System, 1756-M03SE SERCOS Module	NA	NA
Software & Accessories Total :					00.00

ソフトウェアは、<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> からダウンロードしてください。

## Motion Analyzer ソフトウェアの機能

Motion Analyzer ソフトウェアは、素早く、簡単、および正確に行なうことでマシン設計と調査プロセスを容易にします。Motion Analyzer ソフトウェアは、実際のデータに基づく決定パスと設計の最適化アプローチにより、以下を実現します。

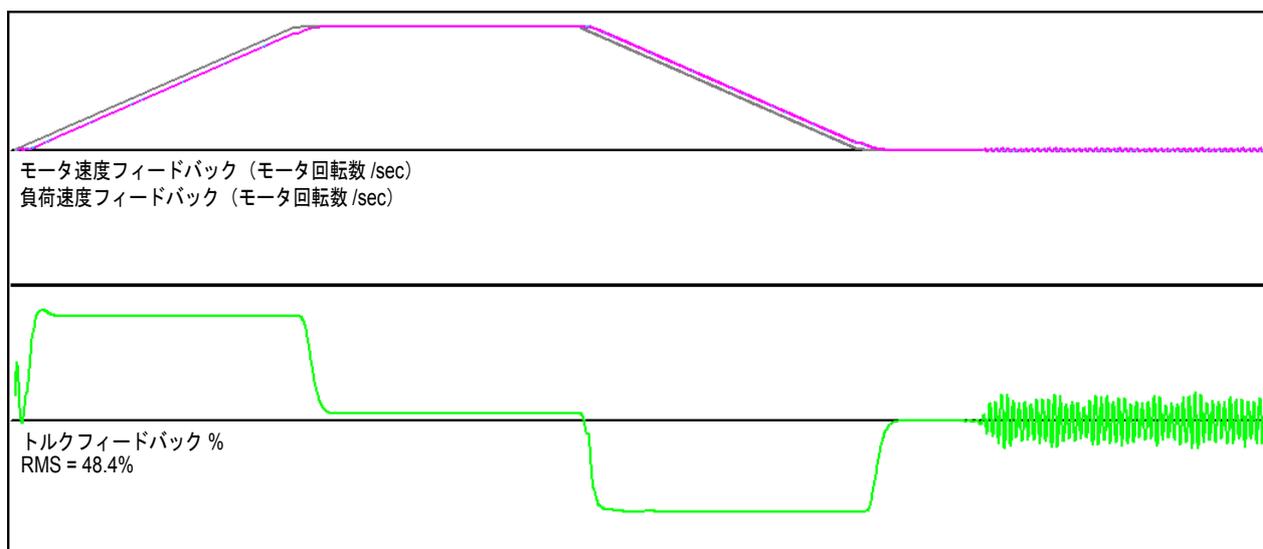
- モーションシステムの設計上のリスクを低減
- マシン設計から出荷までにかかる時間を短縮
- モーション・コントロール・システムのコストとサイズを最適化する。
- マシン性能および信頼性の拡大
- 部品表 (BOM) を作成

Motion Analyzer ソフトウェアには、以下の Kinetix モーションコントロール製品と機能のすべてが含まれています。

**MP シリーズ電動シリンダ** - 最適なリニアモーションを直ちに配送します。適切なボールスクリュー、タイミングベルト、プーリ、およびベアリングを探してカタログを検索する必要はありません。機械的なデータを入力する必要はありません。入力負荷情報と移動プロファイルのみを入力します。L<sub>10</sub> 寿命の診断情報も出力されます。



**チューニングシミュレーション** - マシンが現実の条件のもとでどのように稼働するか予測するツールです。RSLogix 5000 ソフトウェアまたは Logix Designer アプリケーション（自動チューニングを含む）で軸のチューニングをエミュレートしてから、負荷、モータ、およびドライブの動きをシミュレーションします。機械的なコンプライアンスまたはバックラッシの要因を考慮することにより、現実的なシミュレーションが可能になりました。



**Variable mains supply analysis** - マシンを海外に輸出する機械装置メーカーに特に役に立ちます。

Application Requirements		Reset All
• Supply Type	<input checked="" type="checkbox"/> AC1ph <input type="checkbox"/> AC3ph <input type="checkbox"/> DC	
• Voltage Type	<input checked="" type="radio"/> Single <input type="radio"/> Range	
• Nominal Voltage	230	
• Tolerance (%)	(-) 10 (+) 10	

**Motor thermal performance prediction** - 極度な加熱状態での性能を検証するためにモータ周囲温度も考慮します。

Application Requirements		Reset All
• Maximum Speed (rpm)	2.8648	
• Continuous Torque (N-m)	0.0001	
• Peak Torque (N-m)	0.0001	
• Ambient Temperature	50 °C	
• Altitude	1000 m	

**Efficiency analysis** - モータで生成されるトルクがどこで消費されるかを分析します。



Shows most losses here

Efficiency Analysis		Close
Torque   Power   Energy		
Peak Torque Analysis   RMS Torque Analysis		
Segment Number	<< 1 of 3 >>	Critical Segment
Gear Losses	40%	Progress bar
Trans_1 Inertia	9%	Progress bar
Trans_2 Inertia	7%	Progress bar
Motor Losses	6%	Progress bar
Motor Inertia	3%	Progress bar
Gear Inertia	1%	Progress bar
Any discrepancy in the sum of percentages is due to rounding off to the absolute value. Percentages shown are displayed against the Application Peak Torque		
Help		Return

また、Motion Analyzer ソフトウェアを使用して部品表 (BOM) も生成できます。一定のルールに基づくアプローチにより、適切なドライブ、モータ、ケーブル、I/O コネクタなどのアクセサリ項目を素早く、間違いなく選択できます。

BOM として指定されたシステムを入手するか、または Motion Analyzer によって計算されたモータ / アクチュエータおよびドライブのサイズに基づいて選択することができます。

完了すると、BOM を印刷したり、BOM ファイルを Microsoft Word または Excel アプリケーションファイルにエクスポートできます。

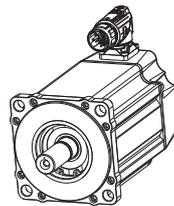
Step 4: Axis Module			
Part Number	System Continuous Torque (Nm)	System Peak Torque (Nm)	Rated Speed (mm/sec)
<input type="radio"/> 2094-BC01-M01	2.1	8.2	5000
<input checked="" type="radio"/> 2094-BC01-MP5	2.1	4.3	5000
<input type="radio"/> 2094-BC02-M02	--	--	--
<input type="radio"/> 2094-BC04-M03	--	--	--
<input type="radio"/> 2094-BC05-M01	--	--	--
Note: Preferred amplifiers are in blue colour and show system torque of motor plus drive. Non-Preferred amplifiers are in Red. Selected Options: Safe-Off (edit)			
Step 5: Motor/Actuator Power Cable			
<input checked="" type="checkbox"/> Motor Power Cable Cable Length: 9m(30 ft)			
Selected Power Cable: 2090-XXNPMF-16S09			
Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable			
<input type="checkbox"/>	Feedback Cable with molded connectors		Cable Length: None
<input checked="" type="checkbox"/>	Universal Feedback Cable Without Drive End Connectors (Connectors available in accessories)		Cable Length: 9m(30 ft)

Motion Analyzer ソフトウェアは、<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> からダウンロードできます。

## ロータリモーションのファミリーの選択

### Kinetix VP サーボモータ

- 最適なシステムのサイズ選択のために、Kinetix 5500 ドライブ定格に適合するように開発
- シングル・ケーブル・テクノロジー
- 200V および 400V クラスモータ
- シャフト側にねじ切りされた穴
- マルチターンおよびシングルターン高分解能アブソリュート位置エンコーダ



Kinetix VP (Bulletin VPL) 低イナーシャ・サーボ・モータは、ダイナミック性能、信頼性の向上、大量生産に活用されている定評のある MP シリーズテクノロジーに基づいています。

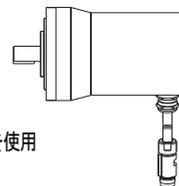
- 高エネルギー希土類磁石
- SpeedTec DIN コネクタ、325° 回転
- IP66 で、オプションのシャフトシールと環境的に密閉されたコネクタ付き
- 連続ストールトルク : 0.46 ~ 33Nm (4 ~ 292 ポンドインチ)

Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品用サーボモータは、食品に安全な塗料とシャフトシール、ならびに耐腐食性留め具とステンレススチール製シャフトを使用することで、食品環境における課題に対処しています。

- 構成可能な巻線オプション、ブレーキ、およびエンコーダフィードバック
- 食品用エポキシ樹脂コーティング
- IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用
- 連続ストールトルク : 0.93 ~ 19Nm (8 ~ 172 ポンドインチ)

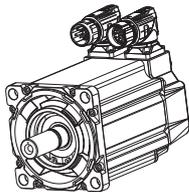
高圧カウオッシュダウン環境のための Kinetix VP (Bulletin VPS) ステンレススチール製モータ

- 高圧力で腐食性の高い洗浄アプリケーションで使用する衛生環境用に特別に設計
- 滑らかで不動態処理された 300 シリーズのステンレススチール製の円筒形の外装
- NSF/ANSI 規格 169 に準拠
- ケーブル延長 : 5m (16.4 フィート)
- IP69K で、1200 psi モータウオッシュダウン用。IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたコネクタを使用
- 連続ストールトルク : 8.1 および 21.0 Nm (72 および 186 ポンドインチ)



### MP シリーズのサーボモータ

- 200V および 400V クラスモータ
- シャフト側にねじ切りされた穴
- マルチターンおよびシングルターン高分解能アブソリュート位置エンコーダ



MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータは、高性能モーションシステムの過酷な要件を満たすために非常に高いトルクを提供しながら、モータのサイズを小さくしました。

- 高エネルギー希土類磁石
- IP66 で、オプションのシャフトシールと環境的に密閉されたコネクタ付き
- 連続ストールトルク : 0.26 ~ 163Nm (2.3 ~ 1440 ポンドインチ)

MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータは、食品に安全な塗料とシャフトシール、ならびに耐腐食性留め具とステンレススチール製シャフトを使用することで、食品環境における課題に対処しています。

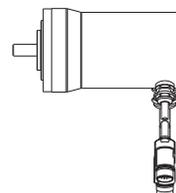
- 構成可能な巻線オプション、ブレーキ、およびエンコーダフィードバック
- 食品用エポキシ樹脂コーティング
- IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用
- 連続ストールトルク : 1.6 ~ 19.4Nm (14 ~ 172 ポンドインチ)

高イナーシャアプリケーション用の MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ

- 複数の巻線速度オプション
- 高エネルギー希土類磁石
- IP67 で、オプションのシャフトシールと環境的に密閉されたコネクタ付き
- 連続ストールトルク : 2.18 ~ 62.8Nm (19.3 ~ 556 ポンドインチ)

高圧カウオッシュダウン環境用の MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ

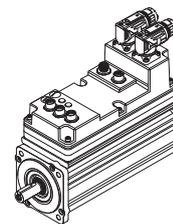
- 高圧力で腐食性の高い洗浄アプリケーションで使用する衛生環境用に特別に設計
- 滑らかで不動態処理された 300 シリーズのステンレススチール製の円筒形の外装
- NSF/ANSI 規格 169 に対して認可され登録
- ケーブル延長 : 3m (9.8 フィート)
- IP69K で、1200psi モータウオッシュダウン用。IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたコネクタを使用
- 連続ストールトルク : 3.6 ~ 21.5Nm (32 ~ 190 ポンドインチ)



**Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システム**

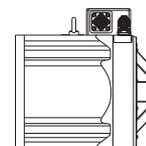
Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システムは、信頼性の高い高性能 MP シリーズ食品用サーボモータと Kinetix 6000 サーボドライブのテクノロジーを 1 つのコンパクトなパッケージに統合

- USDA 適合の食品に安全な塗料、IP66 シャフトシール、および MP シリーズ食品用モータと同じく環境的に密閉されたコネクタ
- アップグレードが簡単な標準 MP シリーズフランジと標準シャフト寸法（同じフレームサイズ）
- ハイブリッドとネットワークケーブルは、最大 16 の Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型ユニットを接続
- 460V 巻線
- 連続ストールトルク：3.0 ~ 7.5Nm (26.5 ~ 64.2 ポンドインチ)
- マルチターン高分解能アブソリュート位置エンコーダ

**RDD シリーズのダイレクト・ドライブ・サーボ・モータ**

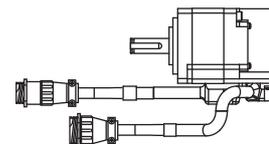
Bulletin RDB ダイレクト・ドライブ・モータは、機械的な伝動装置が不要で、負荷に直接連結できるため、システム性能と効率が向上

- 負荷に直接連結
- ベアリングなしのハウジングに収納された構成
- 460V 巻線、複数の巻線速度オプション
- IP65 で、環境的に密閉されたコネクタを使用
- 連続ストールトルク：32.7 ~ 426Nm (289 ~ 3770 ポンドインチ)
- マルチターンおよびシングルターン高分解能 Heidenhain EnDat 2.2 エンコーダ

**TL シリーズのサーボモータ**

Bulletin TL および TLY 高性能サーボモータは、コンパクトなサイズに高トルク密度を組み合わせ、小さな接地面積で充実したパワーを提供します。

- コンパクトなサイズ、高トルク密度、高エネルギー希土類磁石
- メトリックと NEMA フレームサイズで 230V 巻線
- IP65 で、オプションのシャフトシール付き
- 連続ストールトルク：0.086 ~ 5.42Nm (0.76 ~ 48 ポンドインチ)
- マルチターン（バッテリーバックアップされた）高分解能アブソリュート位置またはインクリメンタルエンコーダのオプション



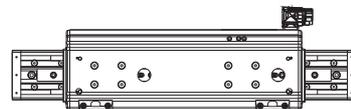
モータのファミリーの各モータの機能の比較については、[21 ページ](#)の「ロータリ式サーボモータ」を参照してください。製品の仕様については、『Kinetix ロータリモーション テクニカルデータ』（Pub.No.[GMC-TD001](#)）を参照してください。

## リニアモーションのファミリーの選択

### LDAT シリーズ一体型リニアスラスト

LDAT シリーズ・リニア・スラストは、プッシング、プリング、あるいは負荷を運ぶことができる一体型リニアガイド付きの信頼性の高い高速リニアアクチュエータです。

- ダイレクト・ドライブ・テクノロジー（1つのリニアガイド、1つの磨耗品、かご型ボール・リニア・ベアリング付き）によって信頼性が向上し、回転から直線の動きに変換する際に磨耗するものがない
- 一体型リニアベアリングは、外部ベアリングの取付と整列の必要がなく、負荷を支えることが可能
- マシンに簡単に取付けるための複数の取付け面と方法が利用可能
- 移動する必要があるアイテムに直接結合
- 高速、速度は最大 5m/sec (16 フィート/sec) で、加速は標準 49m/sec<sup>2</sup> (160 フィート/sec<sup>2</sup>)
- ピーク力の範囲は 168 ~ 5469N (38 ~ 1229 ポンド)

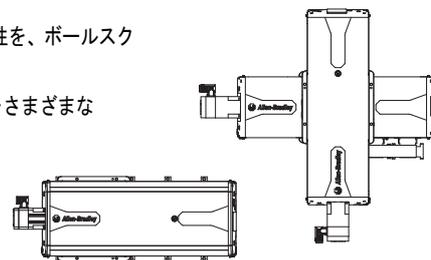


### MP シリーズ一体型リニアステージ

Bulletin MPAS 一体型リニアステージは、MP シリーズ・サーボ・モータのテクノロジーの性能と信頼性を、ボールスクリューとダイレクト・ドライブ・リニアのスライド型アクチュエータに拡大

Bulletin MPMA 一体型多軸リニアステージは、アレン・ブラドリーのアクチュエータの製品ラインをさまざまな製造のニーズを満たすために定義済みで組立済みの多軸構成に拡大

- 200/230V および 400/460V 動作（ダイレクトドライブのフレームサイズ 150mm の場合は 200/230V のみ）
- 高エネルギー希土類磁石
- キャリッジとベース取付け設計によって、200mm と 250mm フレームサイズを積み重ねることができる。
- IP30 定格で、固有の長寿命のストリップ・シール・システム付き
- 連続ストール力：83 ~ 521N (19 ~ 117 ポンド)

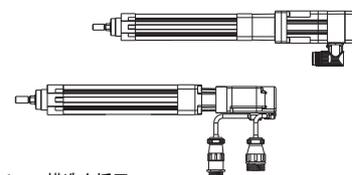


モータのファミリーの各モータの機能の比較については、[26 ページ](#)の「リニアアクチュエータ」を参照してください。

### MP シリーズと TL シリーズの電動シリンダ

Bulletin MPAR および TLAR 電動シリンダは、ご使用のアプリケーションに、迅速に構築する能力と正確に接近し位置決めが必要なソリューションに最適な柔軟なサーボモータ制御を実現します。3つの ISO 15552 空圧クラスのフレームサイズ（32、40、および 63mm）で使用可能な、これらの堅牢で静かでエネルギー効率のよい非回転ステンレス鋼製のピストン・ロッド・アクチュエータは、空圧システムの優れたアップグレード

- 200/230V 動作（Bulletin TLAR）
- 200/230V および 400/460V 動作（Bulletin MPAR）
- TL シリーズ（Bulletin TLY）および MP シリーズ（Bulletin MPL）モータによって駆動される、最新設計のボールスクリュー構造を採用
- 完全組立済みで取付け準備ができたシリンダによって、機械的な設計エンジニアリング、配線、および立上げ時間を短縮
- IP40 定格（Bulletin MPAR および TLAR）適合ユニット。IP66（Bulletin MPAR）で、環境的に密閉された（Bulletin 2090）ケーブルコネクタを使用する電子コンポーネント用
- 連続ストール力：240 ~ 2000N (54 ~ 450 ポンド)



### MP シリーズのヘビーデューティ電動シリンダ

Bulletin MPAL ヘビーデューティ電動シリンダは、流体動力ソリューションのかわりとなる、コスト効率のよいコンパクトで軽量な高力アクチュエータです。

- 200/230V および 400/460V 動作
- MP シリーズ（Bulletin MPL）モータによって駆動される、最新設計のボールスクリューとローラスクリュー構造を採用
- 完全組立済みで取付け準備ができたシリンダによって、機械的な設計エンジニアリング、配線、および立上げ時間を短縮
- 標準（前面の表面と前面トラニオン）取付け、および食品に安全な塗料（前面の表面と背面 U 字形金具）取付けの構成で使用可能
- IP67 定格で、環境的に密閉された（Bulletin 2090）ケーブルコネクタを使用
- 64、83、110、および 144mm フレームサイズで使用可能（連続ストール力：706 ~ 13,122N (159 ~ 2950 ポンド)）

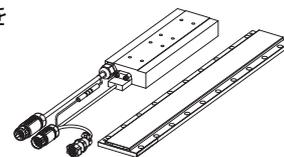


モータのファミリーの各モータの機能の比較については、[26 ページ](#)の「リニアアクチュエータ」を参照してください。

**LDC シリーズ鉄芯リニアモータ**

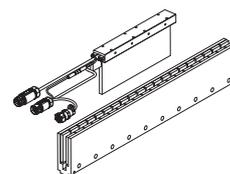
LDC シリーズのリニア・モータ・テクノロジーは、メンテナンスとダウンタイムを減らし、マシンの生産性を向上させるコスト効率のよいオプションを提供します。

- AC200/400V および AC460V 動作 (LDC シリーズ)
- コギングトルク < 連続力の 5% (LDC シリーズ)
- マシンの生産性を向上するための速度能力: 10m/sec (32.8 フィート/sec)
- IP65 定格および RoHS 適合
- 連続ストール力 (LDC シリーズ): 74 ~ 2882N (17 ~ 648 ポンド)

**LDL シリーズ非鉄芯リニアモータ**

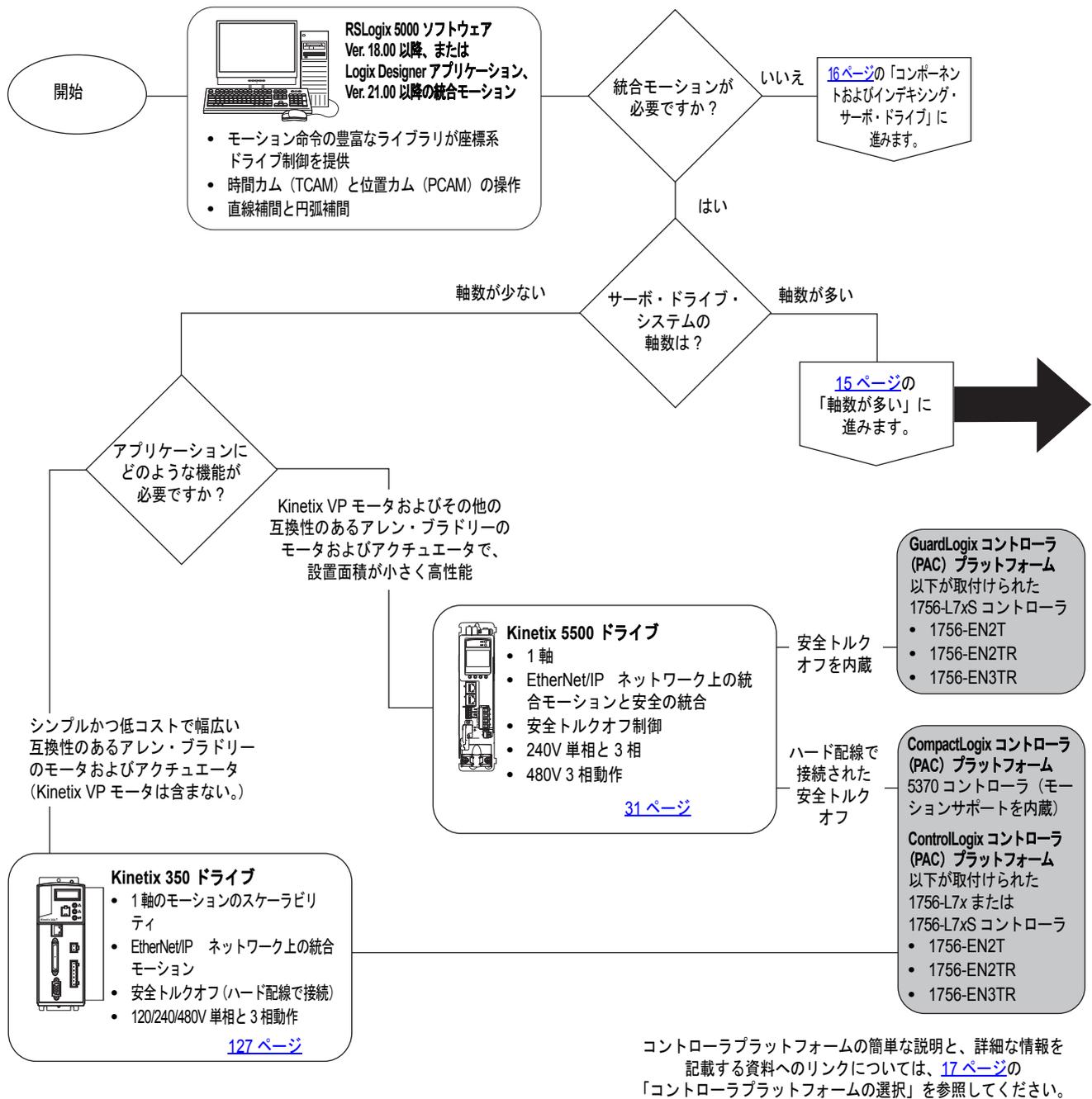
LDL シリーズのリニア・モータ・テクノロジーは、メンテナンスとダウンタイムを減らし、マシンの生産性を向上させるコスト効率のよいオプションを提供します。

- AC230V 動作 (LDL シリーズ)
- スムーズなモーションのための非コギングテクノロジー (LDL シリーズ)
- マシンの生産性を向上するための速度能力: 10m/sec (32.8 フィート/sec)
- IP65 定格および RoHS 適合
- 連続ストール力 (LDL シリーズ): 63 ~ 596N (14 ~ 134 ポンド)



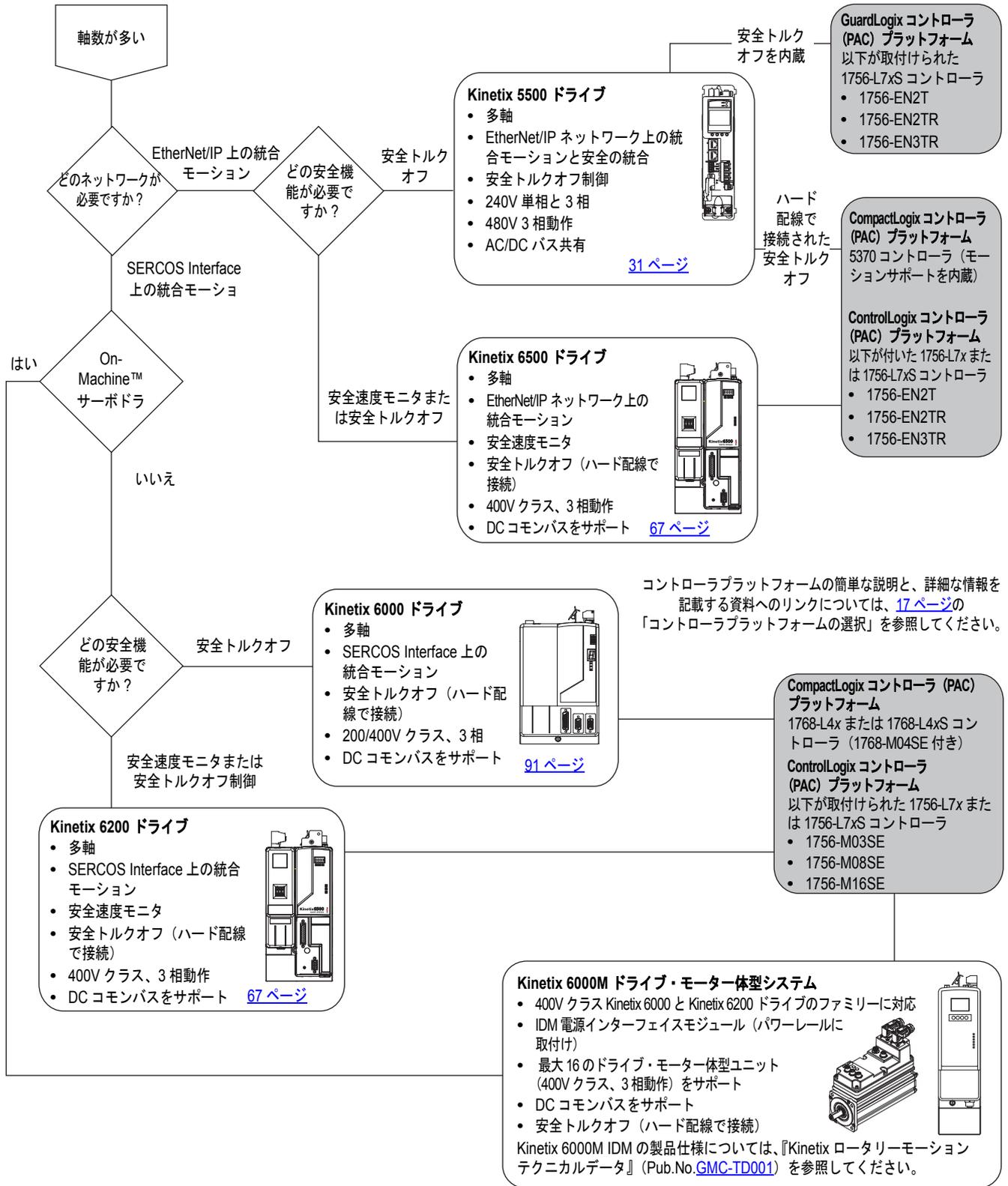
リニアモータのファミリーの各モータの機能の比較については、[25 ページ](#)の「リニア式サーボモータ」を参照してください。製品の仕様については、『Kinetix リニアモーション テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD002](#))を参照してください。

## サーボ・ドライブ・システムの選択

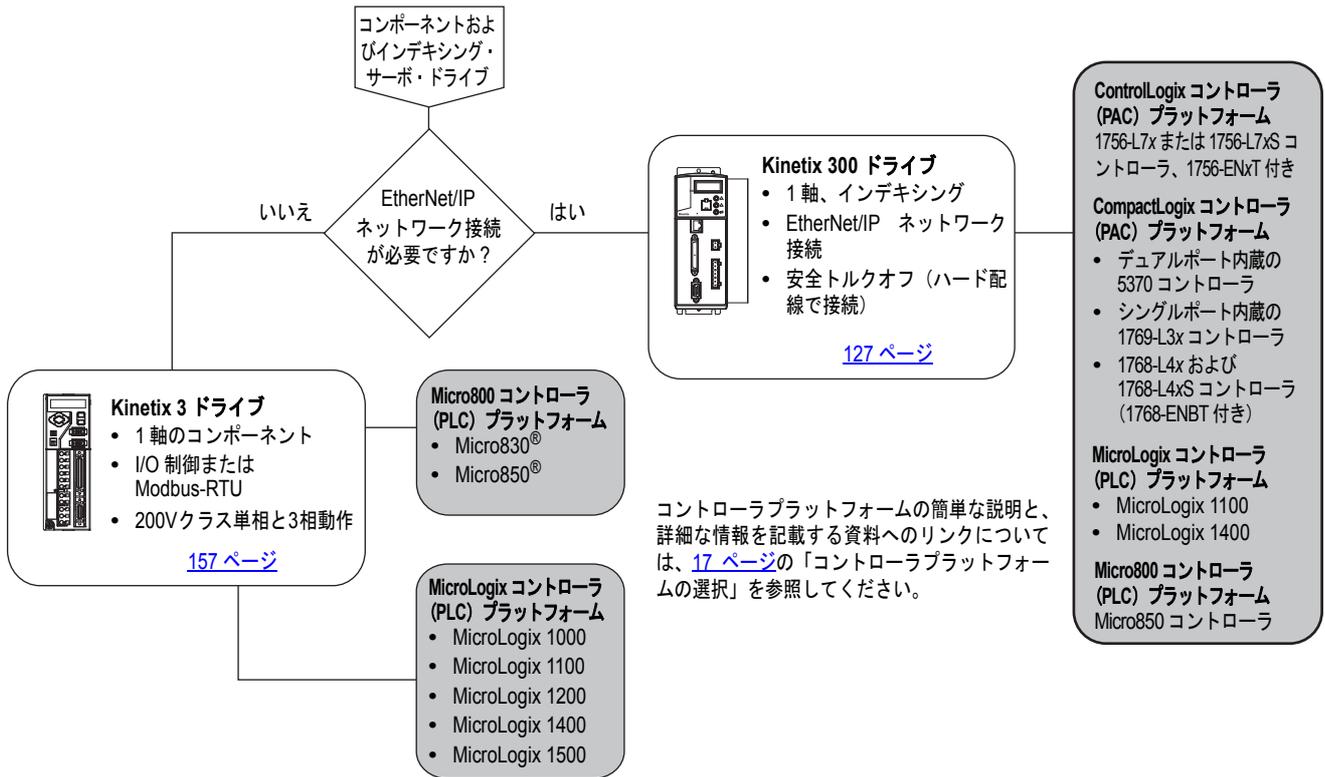


サーボ・ドライブ・ファミリーの各ドライブの機能を比較するには、[28 ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。製品の仕様については、『Kinetix サーボドライブ テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD003](#))を参照してください。

使用できるロータリモーションおよびリニアモーション製品については、[16 ページ](#)の「対応するモータとアクチュエータ」を参照してください。



サーボ・ドライブ・ファミリーの各ドライブの機能を比較するには、28 ページから始まる「サーボドライブ」を参照してください。製品の仕様については、『Kinetix サーボドライブ テクニカルデータ』(Pub.No.GMC-TD003) を参照してください。



サーボ・ドライブ・ファミリーの各ドライブの機能を比較するには、[28 ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。製品の仕様については、『Kinetix サーボドライブ テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD003](#))を参照してください。

対応するモータとアクチュエータ

ロータリモーション	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
Kinetix VP (Bulletin VPL)	X	-	-	-	-	-	-
Kinetix VP (Bulletin VPF)	X	-	-	-	-	-	-
Kinetix VP (Bulletin VPS)	X	-	-	-	-	-	-
MP シリーズ (Bulletin MPL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
MP シリーズ (Bulletin MPM)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
MP シリーズ (Bulletin MPF)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
MP シリーズ (Bulletin MPS)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
Kinetix 6000M (Bulletin MDF)	-	-	-	X	X	-	-
RDD シリーズ (Bulletin RDB)	-	X	-	X	X	-	-
TL シリーズ (Bulletin TLY)	-	-	X	X <sup>(7)</sup>	X	X	X
TL シリーズ (Bulletin TL)	-	-	-	-	-	-	X <sup>(8)</sup>

リニアモーション	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT シリーズ	X <sup>(1)(6)</sup>	X <sup>(2)</sup>	-	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(2)</sup>	X <sup>(3)</sup>	X <sup>(2)</sup>
MP シリーズ (Bulletin MPAS)	X <sup>(4)(6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	X <sup>(5)</sup>
MP シリーズ (Bulletin MPMA)	X <sup>(4)(6)</sup>	X	X <sup>(4)</sup>	X	X	X	-
MP シリーズ (Bulletin MPAR)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
MP シリーズ (Bulletin MPAL)	X <sup>(6)</sup>	X	X	X	X	X	-
TL シリーズ (Bulletin TLAR)	-	-	X	-	-	X	X
LDC シリーズ鉄芯	-	X	-	X	X	X	X
LDL シリーズ非鉄芯	-	X	-	X	X	X	X

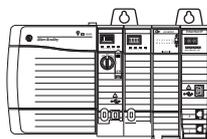
- (1) LDAT-Sxxxxxx-xDx リニアスラスト (高分解能アブソリュートエンコーダ) のみ
- (2) LDAT-Sxxxxxx-xBx リニアスラスト (インクリメンタルエンコーダ) のみ
- (3) LDAT-Sxxxxxx-xBx (インクリメンタル) または LDAT-Sxxxxxx-xDx (高分解能アブソリュート) リニアスラスト
- (4) MP シリーズ (ボールスクリュウ) リニアステージのみ
- (5) MP シリーズ (ダイレクトドライブ) リニアステージのみ
- (6) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータは、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。
- (7) TLY-Axxxx-H ロータリモータ (インクリメンタルエンコーダ) のみ
- (8) TL-Axxxx-B ロータリモータ (高分解能エンコーダ) のみ

## コントローラプラットフォームの選択

座標系モーションには、ControlLogix、GuardLogix、または CompactLogix のいずれかのコントローラが必要です。

### プログラマブル・オートメーション・コントローラ

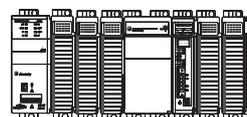
#### ControlLogix コントローラプラットフォーム



CompactLogix および GuardLogix プログラマブル・オートメーション・コントローラ (PAC) はモジュール式のシステムで、使用中の最も重要なアプリケーションに対応できます。モジュールは、DIN レールに順番に差し込む。

- CompactLogix DIN レール
- EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション
- 統合セーフティコントローラ
- SERCOS Interface 上の統合モーション
- EtherNet/IP ネットワーク上のインデキシング

#### CompactLogix コントローラプラットフォーム

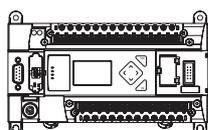


ControlLogix プログラマブル・オートメーション・コントローラ (PAC) はモジュール式のシステムで、最も負荷の集中するアプリケーションを処理できる。モジュールは、ControlLogix シャーシのスロットに挿入される。

- ControlLogix シャーシ
- EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション
- 統合セーフティコントローラ
- SERCOS Interface 上の統合モーション
- EtherNet/IP ネットワーク上のインデキシング

### プログラマブル・ロジック・コントローラ

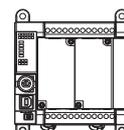
#### MicroLogix コントローラプラットフォーム



Modbus-RTU または PTO 信号付きの MicroLogix プログラマブル・ロジック・コントローラ (PLC) は、シンプルな PLC ベースのモーションソリューションを提供します。

- EtherNet/IP ネットワーク上のインデキシング
- パルストレイン出力 (PTO)

#### Micro800 コントローラプラットフォーム



Modbus-RTU または PTO 信号のある MicroLogix プログラマブル・ロジック・コントローラ (PLC) は、シンプルな PLC ベースのモーションソリューションを提供

- EtherNet/IP ネットワーク上のインデキシング
- パルストレイン出力 (PTO)

モーション・コントロール・アプリケーションに必要なとされるコントローラプラットフォームとインターフェイス/ネットワークモジュールについては、以下の表にリストする資料を参照してください。

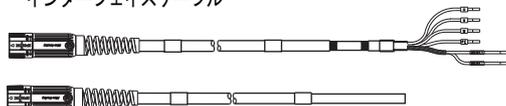
コントローラプラットフォーム	マニュアル名
ControlLogix	ControlLogix Selection Guide (ControlLogix 選択ガイド) (Pub.No. <a href="#">1756-SG001</a> )
EtherNet/IP 通信モジュール	1756 ControlLogix Communication Modules Specifications (Pub.No. <a href="#">1756-TD003</a> )
SERCOS Interface モジュール	1756 ControlLogix Integrated Motion Modules Specifications (Pub.No. <a href="#">1756-TD004</a> )
アナログ・サーボ・モジュール	
CompactLogix	CompactLogix Selection Guide (CompactLogix 選択ガイド) (Pub.No. <a href="#">1769-SG001</a> )
SERCOS Interface モジュール	1768 CompactLogix Integrated Motion Module Specifications (Pub.No. <a href="#">1768-TD001</a> )
MicroLogix	MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide (Pub.No. <a href="#">1761-SG001</a> )
Micro800	Micro800 Programmable Controllers Selection Guide (Pub.No. <a href="#">2080-SG001</a> )

統合アーキテクチャ製品に関する技術資料については、『Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual』(Pub.No.[1ASIMP-RM001](#)) を参照してください。

## サーボドライブのアクセサリの選択

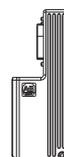
### モータおよびインターフェイスクーブル

- Kinetix VP ロータリモータのシングル・ケーブル・テクノロジー
- モータ / アクチュエータ用のモータ電源とフィードバックケーブル
- SERCOS と Ethernet 通信モジュール用のインターフェイスクーブル
- ドライブ間からの I/O 制御とカスケードしたセーフオフ信号用のインターフェイスクーブル



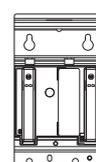
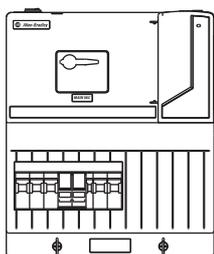
### コネクタキット、コンバータキット、およびブレークアウトコンポーネント

- モータフィードバック、I/O、および安全信号用のコネクタキット
- Hiperface/DSL および EnDat/Hiperface 用のフィードバック・コンバータ・キット
- モータフィードバックと I/O 信号用のブレークアウトコンポーネント
- ドライブ間のセーフオフ信号のカスケード用のセーフ・オフ・コンポーネント



### パワーコンポーネント

- Kinetix 6000、Kinetix 6200、Kinetix 6500 ドライブ用の Bulletin 2094 パワーレール、シャントモジュール、またはスロット・ファイラー・モジュール
- Bulletin 2094 ライン・インターフェイス・モジュールは、サーボ・ドライブ・システムに必要とされる多くの共通する入力電源デバイスを置き換えるように設計されている。
- Bulletin 2090 AC ラインフィルタ
- Bulletin 2090 および 1394 外部シャントモジュール



アクセサリについては、『Kinetix モーションのアクセサリの仕様 テクニカルデータ』（Pub.No.[GMC-TD004](#)）を参照してください。

## システムの組合せおよびアクセサリの確認

以下の資料のそれぞれはドライブファミリーに焦点を当てており、標準的なシステムに必要とされるドライブのアクセサリのカタログ番号を記載しています。必要とされるモータ / アクチュエータケーブル、インターフェイスクーブル、およびシステムに必要なコネクタキットをリストする表と例が記載されています。また、最適なドライブ / モータまたはドライブ / アクチュエータの組合せのための性能仕様の表と、トルク / 速度曲線（ロータリモーション）と力 / 速度曲線（リニアモーション）も記載されています。ドライブシステムの資料とモーションのアクセサリの資料を使用して、部品表を完成してください。

マニュアル名	Pub.No.
Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide (Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM009</a>
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide (Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM003</a>
Kinetix 300 and Kinetix 350 Drive Systems Design Guide (Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM004</a>
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide (Kinetix 3 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM005</a>
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide (Kinetix 2000 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM006</a>
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide (Kinetix 7000 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM007</a>
Ultra3000 Drive Systems Design Guide (Ultra3000 ドライブシステム 設計ガイド)	<a href="#">GMC-RM008</a>
Kinetix Motion Accessories Technical Data (Kinetix モーションのアクセサリの仕様 テクニカルデータ)	<a href="#">GMC-TD004</a>

## 参考資料

以下の資料には、当社の製品に関する追加情報が記載されています。

マニュアル名	説明
Kinetix Rotary Motion Specifications (Kinetix ロータリモーションの仕様 テクニカルデータ) (Pub.No. <a href="#">GMC-TD001</a> )	MP シリーズ (Bulletin MPL, MPM, MPF, MPS)、Kinetix 6000M (Bulletin MDF)、TL シリーズ、RDD シリーズ、および HPK シリーズのロータリモータの製品仕様
Kinetix Linear Motion Specifications (Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ) (Pub.No. <a href="#">GMC-TD002</a> )	Bulletin MPAS および MPMA リニアステージ、Bulletin MPAAR, MPAAI、および TLAR 電動シリンドラ、および LDC シリーズと LDL シリーズのリニアモータの製品仕様
Kinetix Servo Drives Specifications (Kinetix サーボドライブの仕様 テクニカルデータ) (Pub.No. <a href="#">GMC-TD003</a> )	EtherNet/IP ネットワーク上の Kinetix 統合モーション、SERCOS Interface 上の統合モーション、EtherNet/IP ネットワーク接続、およびコンポーネント・サーボ・ドライブのファミリーの製品仕様
Kinetix Motion Accessories Specifications (Kinetix モーションのアクセサリの仕様 テクニカルデータ) (Pub.No. <a href="#">GMC-TD004</a> )	Bulletin 2090 モータとインターフェイスクーブル、薄型コネクタキット、ドライブ電源コンポーネント、およびその他のサーボドライブのアクセサリ品目の製品仕様
Kinetix 5500 Drive Systems Design Guide (Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM009</a> )	ドライブおよびモータ/アクチュエータのモーション・コントロール・システムのために必要な (ドライブ固有) ドライブモジュール、電源アクセサリ、コネクタキット、モータケーブル、およびインターフェイスクーブルのカタログ番号を決定して選択するためのシステム設計ガイドモーションアプリケーションのためのシステム性能仕様と、トルク/速度曲線 (ロータリモーション) と力/速度曲線 (リニアモーション) も記載
Kinetix 6000 and Kinetix 6200/6500 Drive Systems Design Guide (Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM003</a> )	
Kinetix 300/350 Drive Systems Design Guide (Kinetix 300/350 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM004</a> )	
Kinetix 3 Drive Systems Design Guide (Kinetix 3 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM005</a> )	
Kinetix 2000 Drive Systems Design Guide (Kinetix 2000 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM006</a> )	
Kinetix 7000 Drive Systems Design Guide (Kinetix 7000 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM007</a> )	
Ultra3000 Drive Systems Design Guide (Ultra3000 ドライブシステム 設計ガイド) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM008</a> )	
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Speed Monitoring Servo Drives Safety Reference Manual (Pub.No. <a href="#">2094-RM001</a> )	Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブの安全速度機能の配線、構成、およびトラブルシューティングに関する情報
Kinetix 6200 and Kinetix 6500 Safe Torque-off Servo Drives Safety Reference Manual (Pub.No. <a href="#">2094-RM002</a> )	Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブの安全トルクオフ機能の配線、構成、およびトラブルシューティングに関する情報
Kinetix Safe-off Feature Safety Reference Manual (Kinetix セーフオフ機能 セーフティ・リファレンス・マニュアル) (Pub.No. <a href="#">GMC-RM002</a> )	セーフオフ機能付きの Kinetix 6000 および Kinetix 7000 サーボドライブを配線およびトラブルシューティングに関する情報
System Design for Control of Electrical Noise Reference Manual (Pub.No. <a href="#">GMC-RM001</a> )	電氣的ノイズによって発生するシステム障害を最小限に抑えるために設計された技術、使用例、および情報
EMC Noise Management DVD (Pub.No. GMC-SP004)	
ControlLogix Selection Guide (ControlLogix 選択ガイド) (Pub.No. <a href="#">1756-SG001</a> )	アプリケーションに適合する ControlLogix コントローラを選択するための情報、ControlLogix システムを設計し、適切なコンポーネントを選択するための製品仕様
CompactLogix Selection Guide (CompactLogix 選択ガイド) (Pub.No. <a href="#">1769-SG001</a> )	アプリケーションに適合する CompactLogix コントローラを選択するための情報、CompactLogix システムを設計し、適切なコンポーネントを選択するための製品仕様
MicroLogix Programmable Controllers Selection Guide (Pub.No. <a href="#">1761-SG001</a> )	アプリケーションに適合する MicroLogix コントローラを選択するための情報、適切なコンポーネントを選択するための製品仕様
Micro800 Programmable Controllers Selection Guide (Pub.No. <a href="#">2080-SG001</a> )	アプリケーションに適合する Micro800 コントローラを選択するための情報、適切なコンポーネントを選択するための製品仕様
Integrated Architecture Recommended Literature Reference Manual (Pub.No. <a href="#">IASIMP-RM001</a> )	この資料には、統合アーキテクチャ製品の技術資料のリストを記載する。これらのリストはすべてを含んでいるわけではないが、頻繁に使用される関連製品資料を含む。
Industrial Ethernet Media Brochure (Pub.No. <a href="#">1585-BR001</a> )	アプリケーションに適合する Bulletin 1585 Ethernet ケーブルを選択するための情報、適切なコンポーネントを選択するための製品仕様
Motion Analyzer ソフトウェアをダウンロードできる Web サイト : <a href="http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html">http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html</a>	Kinetix モーション・コントロール・システムの分析、最適化、選択、および妥当性確認に使用する、総合的なモーションアプリケーションのサイズ選択ツール
ロックウェル・オートメーションの構成および選択ツールについての Web サイト : <a href="http://www.ab.com">http://www.ab.com</a>	オンライン製品選択およびシステム構成ツール (AutoCad (DXF) 図面を含む)

上記のマニュアルは以下の Web サイトから表示するかまたはダウンロードしてください : <http://www.rockwellautomation.com/literature> 印刷版マニュアルまたは技術資料を入手したい場合は、当社または当社代理店までご連絡ください。

Notes:

## ロータリ式サーボモータ

ロータリモータ (TL シリーズを除く) は、適合する UL と CSA 規格に対して UL 登録されたコンポーネントです。適合するすべての指令について CE マークされています。詳細は、<http://www.ab.com> を参照してください。

### Kinetix VP サーボモータ

モータの機能	Kinetix VP (Bulletin VPL) 低イナーシャモータ	Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品用モータ	Kinetix VP (Bulletin VPS) ステンレススチール製のモータ
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>最適なシステムのサイズ選択のために、Kinetix 5500 ドライブ定格に適合するように開発</li> <li>シングル・ケーブル・テクノロジー</li> <li>サイズに対して高トルク</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>構成可能な巻線オプション、ブレーキ、およびエンコーダフィードバック</li> <li>最適なシステムのサイズ選択のために、Kinetix 5500 ドライブ定格に適合するように開発</li> <li>シングル・ケーブル・テクノロジー</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>高圧力で腐食性の高い洗浄アプリケーションで使用される衛生環境用に特別に設計</li> <li>シングル・ケーブル・テクノロジー</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>200V および 400V クラス巻線</li> <li>高エネルギー希土類磁石</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>SpeedTec DIN コネクタ、325° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食品用エポキシ樹脂コーティング</li> <li>200V および 400V クラス巻線</li> <li>高エネルギー希土類磁石</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>SpeedTec DIN コネクタ、315° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>滑らかで不動態処理された 300 シリーズのステンレススチール製の円筒形の外装</li> <li>NSF/ANSI 規格 169 に準拠</li> <li>400V クラス巻線</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>コネクタを保護するためにケーブルをモータから 5 m (16.4 フィート) 延長</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>
モータタイプ	ブラシレス AC 同期サーボモータ	ブラシレス AC 同期サーボモータ	ブラシレス AC 同期サーボモータ
環境定格	<ul style="list-style-type: none"> <li>最小 IP50 で、シャフトシール (標準) なし</li> <li>IP66 で、オプションのシャフトシール付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>シャフトシールに食品用グリース</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>IP69K で、1200psi モータウォッシュダウン用</li> </ul>
連続ストールトルク	0.46 ~ 33Nm (4 ~ 292 ポンドインチ)	0.93 ~ 19Nm (8 ~ 172 ポンドインチ)	8.1 および 21.0Nm (72 および 186 ポンドインチ)
ピーク・ストール・トルク	1.33 ~ 79Nm (12 ~ 702 ポンドインチ)	2.69 ~ 49Nm (24 ~ 430 ポンドインチ)	27.1 および 67.8Nm (240 および 600 ポンドインチ)
定格速度	最大 8000rpm	最大 8000rpm	3000rpm
モータ定格出力	0.19 ~ 5.55kW (0.25 ~ 7.44HP)	0.34 ~ 4.18kW (0.46 ~ 5.60HP)	1.4 および 3.3kW (1.9 および 4.4HP)
フィードバックオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>シングルターン高分解能アブソリュート位置</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>シングルターン高分解能アブソリュート位置</li> </ul>	マルチターン高分解能アブソリュート位置
モータオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>キーなしのシャフト (限定フレームサイズ)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>スリング付きシャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>
使用できるドライブ	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>梱包</li> <li>加工</li> <li>マテリアルハンドリング</li> <li>エレクトロニクス組立</li> <li>自動車</li> <li>金属加工</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食品の梱包</li> <li>容量充填</li> <li>成形、充填、密封</li> <li>食品取り扱い</li> <li>食肉と鶏肉アプリケーションには、Kinetix VP ステンレススチール製のモータを推奨</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食肉および鶏肉</li> <li>食品のスライスと充填</li> <li>生の食品の取り扱い</li> <li>処理</li> <li>ライフサイエンス</li> <li>コンシューマ製品</li> </ul>

## Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システム

モータの機能	MDF-SB1003P		MDF-SB1153H		MDF-SB1304F	
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>信頼性の高い高性能 MP シリーズのサーボモータと Kinetix 6000 サーボドライブを統合</li> <li>400V クラス Kinetix 6000 および Kinetix 6200 ドライブシステムに使用可能</li> <li>SIL2/PLd 安全トルクオフ機能を搭載</li> <li>モータ取付けフランジとシャフト寸法は MP シリーズモータと同じ</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>					
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>1つの 2094 パワーレールに最大 4つの Kinetix 6000M IPIM モジュール</li> <li>最大 16 の Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM) ユニートを 1つの IPIM モジュールに接続</li> <li>USDA 適合の食品に安全な塗料</li> <li>180° 回転可能なハイブリッドケーブルのコネクタ</li> </ul>					
モータタイプ	ブラシレス AC 同期サーボモータ					
環境定格	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>シャフトシールに食品用グリース</li> </ul>					
デジタル入力	IDM ユニートごとに以下のデジタル入力がある。 <ul style="list-style-type: none"> <li>原点、正と負のオーバトラベル</li> <li>高速登録 (2/軸)</li> </ul> IPIM モジュールにはイネーブルデジタル入力がある (すべての IDM ユニートを IPIM モジュールに接続するため)。					
連続トルク	3.0 (26.5)		4.8 (42.5)		7.25 (64.2)	
ピークトルク	10.5 (92.9)		18.5 (164)		21.75 (192)	
速度	3000rpm		3500rpm		5000rpm	
モータ定格出力	1.10kW (ブレーキなし)	1.02kW (ブレーキ)	1.15kW (ブレーキなし)	1.0kW (ブレーキ)	1.39kW (ブレーキなし)	1.24kW (ブレーキ)
フィードバックオプション	マルチターン高分解能アブソリュート位置エンコーダ					
モータオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>保持ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>					
使用できるサーボドライブ	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200 (400V クラス) ドライブ</li> <li>Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ</li> </ul>					
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>食品の梱包</li> <li>容量充填</li> <li>成形、充填、密封</li> <li>食品取り扱い</li> <li>食肉と鶏肉アプリケーションには、MP シリーズのステンレススチール製のモータを推奨</li> </ul>					

## MP シリーズのサーボモータ

モータの機能	MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータ	MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ	MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータ	MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>サイズに対して高トルク</li> <li>スマート・モータ・テクノロジー</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>サイズに対して高トルク</li> <li>スマート・モータ・テクノロジー</li> <li>中ロータイナーシャ</li> <li>1326AB モータから簡単に移行</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>構成可能な巻線オプション、ブレーキ、およびエンコーダフィードバック</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>高圧力で腐食性の高い洗浄アプリケーションで使用される衛生環境用に特別に設計</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>230V および 460V 巻線</li> <li>高エネルギー希土類磁石</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>DIN コネクタ、180° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>230V および 460V 巻線</li> <li>複数の巻線速度オプション</li> <li>高エネルギー希土類磁石</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>SpeedTec 対応 DIN コネクタ、180° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食品用エポキシ樹脂コーティング</li> <li>230V および 460V 巻線</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>SpeedTec 対応 DIN コネクタ、180° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>滑らかで不動態処理された 300 シリーズのステンレススチール製の円筒形の外装</li> <li>NSF/ANSI 規格 169 に対して認可され登録</li> <li>230V および 460V 巻線</li> <li>シャフト側にねじ切りされた穴</li> <li>ケーブル延長: 3m (9.8 フィート)</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>
モータタイプ	ブラシレス AC 同期サーボモータ			
環境定格	<ul style="list-style-type: none"> <li>最小 IP50 で、シャフトシール (標準) なし</li> <li>IP66 で、オプションのシャフトシール付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>最小 IP50 で、シャフトシール (標準) なし</li> <li>IP67 で、オプションのシャフトシール付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>シャフトシールに食品用グリース</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP66/IP67 で、シャフトシール (標準) 付き、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用</li> <li>IP69K で、1200psi モータウォッシュダウン用</li> </ul>
連続トルク	0.26 ~ 163Nm (2.3 ~ 1440 ポンドインチ)	2.18 ~ 62.8Nm (19.3 ~ 556 ポンドインチ)	1.6 ~ 19.4Nm (14 ~ 172 ポンドインチ)	3.6 ~ 21.5Nm (32 ~ 190 ポンドインチ)
ピークトルク	0.74 ~ 278Nm (6.6 ~ 2460 ポンドインチ)	6.6 ~ 154.2Nm (58 ~ 1365 ポンドインチ)	3.61 ~ 48.6Nm (32 ~ 430 ポンドインチ)	11.1 ~ 98Nm (67.8 ~ 600 ポンドインチ)
速度	最大 8000rpm	最大 7000rpm	最大 5000rpm	3000 および 5000rpm
モータ定格出力	0.16 ~ 18.6kW	0.75 ~ 7.50kW	0.73 ~ 4.1kW	1.3 ~ 3.5kW
フィードバックオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>シングルターン高分解能アブソリュート位置</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>シングルターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>レゾルバ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置</li> <li>シングルターン高分解能アブソリュート位置</li> </ul>	
モータオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>キーなしのシャフト (限定フレームサイズ)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>スリンガ付きシャフト・シール・キット</li> <li>正圧キット</li> </ul>
使用できるドライブ <sup>(1)</sup> (2)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500<sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> <li>PowerFlex<sup>®</sup> 755</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500<sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/Kinetix 6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>梱包</li> <li>加工</li> <li>マテリアルハンドリング</li> <li>エレクトロニクス組立</li> <li>自動車</li> <li>金属加工</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>印刷</li> <li>Web 処理</li> <li>加工</li> <li>自動車</li> <li>金属加工</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食品の梱包</li> <li>容量充填</li> <li>成形、充填、密封</li> <li>食品取り扱い</li> <li>食肉と鶏肉アプリケーションには、MP シリーズのステンレスチール製のモータを推奨</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>食肉および鶏肉</li> <li>食品のスライスと充填</li> <li>生の食品の取り扱い</li> <li>処理</li> <li>ライフサイエンス</li> <li>コンシューマ製品</li> </ul>

(1) Kinetix 2000 および Ultra3000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

(2) PowerFlex 755 ドライブの仕様については、『PowerFlex 低圧ドライブ 選択ガイド』(Pub.No.[PFLEX-SG002](#)) を参照してください。

(3) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) モータは、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## RDD シリーズのダイレクト・ドライブ・サーボ・モータ

モータの機能	RDD シリーズモータ
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>スマート・モータ・テクノロジー</li> <li>負荷に直接連結</li> <li>ベアリングなしのハウジングに収納された構成</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>460V 巻線</li> <li>複数の巻線速度オプション</li> <li>SpeedTec 対応 DIN コネクタ、180° 回転</li> <li>標準 IEC 72-1 取付け寸法</li> </ul>
モータタイプ	ロータリ式ダイレクト・ドライブ・サーボ・モータ
環境定格	IP65 で、環境的に密閉されたケーブルコネクタを使用
連続トルク	32.7 ~ 426Nm (289 ~ 3770 ポンドインチ)
ピークトルク	86.5 ~ 1050Nm (766 ~ 9293 ポンドインチ)
速度	基底速度：177 ~ 1836rpm
モータ定格出力	1.97 ~ 8.69kW
フィードバックオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能 Heidenhain EnDat 2.2</li> <li>シングルターン高分解能 Heidenhain EnDat 2.2</li> </ul>
モータオプション	適用しない
使用できるドライブ <sup>(1)</sup> (2)	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 7000</li> <li>PowerFlex 755</li> </ul>
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>機械的ギア減速（ギアボックス、ベルト、プーリ）を置き換えるために使用</li> <li>狭いスペース制限</li> <li>高出力と高性能要件付きの軸</li> </ul>

(1) Kinetix 7000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

(2) PowerFlex 755 ドライブの仕様については、『PowerFlex 低圧ドライブ 選択ガイド』（Pub.No. [PFLEX-SG002](#)）を参照してください。

## TL シリーズの低イナーシャ・サーボ・モータ

モータの機能	TL シリーズ (Bulletin TL および TLY) モータ
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>コンパクトなサイズ、高トルク密度</li> <li>Metric および NEMA フレームサイズ</li> <li>スマート・モータ・テクノロジー</li> <li>低ロータイナーシャ</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>230V 巻線</li> <li>高エネルギー希土類磁石</li> <li>ケーブル延長：1m (3.2 フィート)</li> <li>17 ビットシリアル通信</li> </ul>
モータタイプ	ブラシレス AC 同期サーボモータ
環境定格	IP65 で、オプションのシャフトシール付き
連続トルク	0.086 ~ 5.42Nm (0.76 ~ 48 ポンドインチ)
ピークトルク	0.22 ~ 13Nm (1.94 ~ 115 ポンドインチ)
速度	4500, 5000, および 6000rpm
モータ定格出力	0.037 ~ 2.0kW
フィードバックオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン（バッテリーバックアップされた）高分解能アブソリュート位置</li> <li>インクリメンタル（2000 カウント）</li> </ul>
モータオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>DC24V ブレーキ</li> <li>シャフト・シール・キット</li> </ul>
使用できるドライブ <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000 (Bulletin TLY)</li> <li>Kinetix 300/350 (Bulletin TLY)</li> <li>Kinetix 3 (Bulletin TL および TLY)</li> <li>Kinetix 2000 (Bulletin TLY)</li> <li>Ultra3000 (Bulletin TLY)</li> </ul>
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>ロボット</li> <li>マテリアルハンドリング</li> <li>X-Y テーブル</li> <li>特殊機械</li> <li>半導体製造</li> <li>医療 / 研究用機器</li> <li>簡易包装機械</li> <li>オフィス用機械</li> </ul>

(1) Kinetix 2000 および Ultra3000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

# リニア式サーボモータ

リニアモータは、適合する UL と CSA 規格に対して UL 登録されたコンポーネントです。適合するすべての指令について CE マークされています。詳細は、<http://www.ab.com> を参照してください。

## LDC シリーズおよび LDL シリーズのリニア・サーボ・モータ

リニアモータの機能	LDC シリーズのリニア・サーボ・モータ	LDL シリーズのリニア・サーボ・モータ
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>コストの低いソリューション向けの、費用効率の高いスラスト力</li> <li>コギングトルク &lt; 連続力の 5%</li> <li>AC230/400 および AC460V 動作</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>極めてスムーズなモーションのための非コギングテクノロジー</li> <li>コイルと磁気チャネル間に磁力がないため、小型で安価なリニアベアリングを使用可能</li> <li>磁気に敏感なアプリケーションに対して、外部磁場をシールドする必要がない。</li> <li>AC230V 動作</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>マシンの生産性を向上するための速度能力：10m/sec (32.8 フィート /sec)</li> <li>優れたサーボの応答性のためのダイレクト・ドライブ・テクノロジー</li> <li>磨耗する部品がないために、メンテナンスと交換頻度が減り、マシンの生産性が向上</li> <li>アレン・ブラドリーの延長ケーブルとフレックスケーブルに簡単に組み合わせることができる、標準の MP シリーズモータ電源およびフィードバックコネクタ</li> </ul>	
モータタイプ	鉄芯コイルおよび磁気トラック	非鉄芯コイルおよび磁気チャネル
環境定格	IP65 および RoHS 適合	
連続力	74 ~ 2882N (17 ~ 648 ポンド)	63 ~ 596N (14 ~ 134 ポンド)
ピーク力	188 ~ 5246N (42 ~ 1179 ポンド)	209 ~ 1977N (47 ~ 444 ポンド)
ピーク速度	10m/sec (32.8 フィート /sec)	
コギングトルク	< 連続力の 5%	0
現場で取付け可能なアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>冷却プレート</li> <li>バルクヘッド・コネクタ・キット</li> <li>エンコーダ・コネクタ・キット</li> <li>コネクタ付きコイル用のホールセンサ</li> <li>フライング・リード・コイル用のホールセンサ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>バルクヘッド・コネクタ・キット</li> <li>エンコーダ・コネクタ・キット</li> <li>コネクタ付きコイル用のホールセンサ</li> <li>フライング・リード・コイル用のホールセンサ</li> </ul>
使用できるドライブ <sup>(1)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>製袋充填梱包マシン</li> <li>大型ガントリ (ピック &amp; プレース、スクライバ、およびパレタイザ)</li> <li>マテリアルハンドリング (パレットムーバおよび板ガラス)</li> <li>プラズマ、レーザ、およびウォータージェット切断マシン</li> <li>マシンツール</li> <li>フライング形切断マシン</li> <li>座標測定マシン</li> <li>大型ルータ</li> <li>大型プリンタ (ステップ軸)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>ウエハ切断、処理、およびマーキング</li> <li>CTP (Computer-to-plate) 印刷マシン</li> <li>大型印刷 (プリントヘッド軸)</li> <li>ソーラおよびパネルのスクライバ (スクライバヘッド軸)</li> <li>非常に適合するすべての指令について CE マークされています。スムーズ / 一定速度が必要な軸</li> </ul>

(1) Kinetix 2000 および Ultra3000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

# リニアアクチュエータ

アクチュエータは、適合する UL と CSA 規格に対して UL 登録されたコンポーネントで、適合するすべての指令について CE マークされています。詳細は、<http://www.ab.com> を参照してください。

## 一体型リニアアクチュエータ

アクチュエータの機能	MP シリーズ (Bulletin MPAS) 一体型リニアステージ	MP シリーズ (Bulletin MPMA) 一体型多軸リニアステージ	LDAT シリーズ 一体型リニアスラスト
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>一体型ダイレクト・ドライブ・リニア・モータ付きの堅牢なリニアステージまたはMPシリーズのサーボモータ付きのボールスクリュウ</li> <li>一般的なアプリケーション用のさまざまな負荷要件に対応するために、3つのフレームサイズ（ベース幅に基づく）で使用可能</li> <li>スマート・モータ・テクノロジー（ボールスクリュウ）</li> <li>非常に高速の直線速度（ダイレクトドライブ）</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>初期状態のアライメント：30arc sec</li> <li>メンテナンスの容易な、現場で交換可能な、簡単交換ケーブルの管理</li> <li>ベアリングの寿命を延ばし、ノイズレベルを低減するために潤滑油を保持するかご型ボールタイプのリニアガイド</li> <li>ボールスクリュウ軸にアブソリュートエンコーダ、およびダイレクト・ドライブ・リニア・モータ軸にインクリメンタルエンコーダ</li> <li>アレン・ブラドリローの延長ケーブルとドライブに接続するための、MP シリーズモータ電源とフィードバックコネクタ</li> <li>簡単に注油できるアクセスホール</li> </ul>	<p>リニアガイドを内蔵した高速、高精度の鉄芯リニアアクチュエータ。組立済みのソリューションでは、一体型リニアスラストは以下を実現</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>エンジニアリング、設計、および文書化の時間の短縮</li> <li>カスタムソリューションを構築するために必要な機構と部品の量の削減</li> <li>軸をマシンに取付ける時間の短縮</li> <li>ダイレクト・ドライブ・テクノロジー（1つのリニアガイド、1つの磨耗品、かご型ボール・リニア・ベアリング付き）によって信頼性が向上し、回転から直線の動きに変換する際に磨耗するものがない。</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>200/230Vおよび400/460V動作（ダイレクトドライブのフレームサイズ150mmの場合は230Vのみ）</li> <li>高エネルギー 希土類磁石</li> <li>ヘビー・デューティ・コネクタ</li> <li>リミットスイッチと原点スイッチなしで動作</li> <li>キャリッジとベース取付け設計によって、200mmと250mmのフレームサイズを積み重ねることが可能</li> <li>標準のMPシリーズモータ電源とフィードバックコネクタ</li> <li>オプションの空気バジキットによって、異物の混入に対する保護を追加</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>一体型リニアベアリングは、外部ベアリングの取付と整列の必要がなく、負荷を支えることが可能</li> <li>苛酷な環境でのベアリングの保護を強化するのに適したストリップカバー</li> <li>マシンに簡単に取付けるための複数の取付け面と方法が利用可能</li> <li>移動する必要があるアイテムに直接結合</li> </ul>
アクチュエータタイプ	<ul style="list-style-type: none"> <li>ダイレクト・ドライブ・リニア・ステージ</li> <li>ボールスクリュウ駆動型リニアステージ</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>ダイレクト・ドライブ・リニア・スラスト</li> <li>フレームサイズ 30、50、75、100 および 150mm</li> </ul>
環境定格	固有の長寿命のストリップ・シール・システムは、リニアステージに直径 2.5mm (0.1 インチ) より大きい破片が入ることを防ぐ IP30 環境定格を提供		IP30 (ストリップカバーのオプション付き)
連続力	83 ~ 521N (19 ~ 117 ポンド)		81 ~ 1997N (18 ~ 449 ポンド)
ピーク力	312 ~ 1212N (70 ~ 273 ポンド)		168 ~ 5469N (38 ~ 1229 ポンド)
ピーク速度	200 ~ 5000mm/sec (7.9 ~ 196.9 インチ/sec)		最大 5m/sec (16 フィート/sec) で、加速は標準 49m/s <sup>2</sup> (160 フィート/s <sup>2</sup> )
ストローク長 <sup>(1)</sup>	120 ~ 1940mm (4.7 ~ 76.4 インチ)		100 ~ 900mm (4.0 ~ 35.0 インチ)
フィードバックオプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マルチターン高分解能アブソリュート位置（ボールスクリュウ）</li> <li>5ミクロン分解能インクリメンタル磁気リニアエンコーダ（ダイレクトドライブ）</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>インクリメンタル、磁気スケール、5μm 分解能</li> <li>アブソリュート、磁気スケール、Hiperface、Kinex 300 サーボドライブでのみ使用可能</li> </ul>
現場で取付け可能なアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>ケーブル・トラック・モジュール交換用キット</li> <li>ストリップシール交換用キット</li> <li>トップカバー</li> <li>サイドカバー</li> <li>カプリング</li> <li>T ナットキット (10 個入り)</li> <li>T クリップキット (10 個入り)</li> <li>グリース・ガン・キット</li> <li>グリース交換用カートリッジ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>ケーブル・トラック・モジュール交換用キット</li> <li>ストリップシール交換用キット</li> <li>トップ・カバー・キット (Y または Z 軸のみ)</li> <li>サイド・カバー・キット</li> <li>カプリングキット (Y または Z 軸のみ)</li> <li>T ナットキット (10 個入り)</li> <li>T ナット・バー・キット</li> <li>グリース・ガン・キット</li> <li>グリース交換用カートリッジ</li> <li>ロータリ式サーボモータ (Y または Z 軸のみ)</li> </ul>	<p>取付け具:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>フット取付け</li> <li>U 字形金具 (オス) フランジ</li> <li>U 字形金具 (メス) スイベルフランジ</li> </ul> <p>スライダ側の取付け具:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>ロッドアイキット</li> <li>ロッド U 字形金具キット</li> <li>ロッドカバーキット</li> <li>水平ペイロード取付けブラケット</li> <li>おまりのキット</li> </ul>
使用できるドライブ <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinex 5500 (ボールスクリュウのみ)<sup>(3)</sup></li> <li>Kinex 6000 および Kinex 6200/6500</li> <li>Kinex 300 (ボールスクリュウとダイレクトドライブ)</li> <li>Kinex 350 (ボールスクリュウのみ)</li> <li>Kinex 3 (ダイレクトドライブのみ)</li> <li>Kinex 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinex 5500 (ボールスクリュウのみ)<sup>(3)</sup></li> <li>Kinex 6000 および Kinex 6200/6500</li> <li>Kinex 300 (ボールスクリュウとダイレクトドライブ)</li> <li>Kinex 350 (ボールスクリュウのみ)</li> <li>Kinex 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinex 5500<sup>(3)</sup></li> <li>Kinex 6000 および Kinex 6200/6500</li> <li>Kinex 300</li> <li>Kinex 3</li> <li>Kinex 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>エレクトロニクス組立</li> <li>ピック &amp; プレース</li> <li>ロボット</li> <li>検査</li> <li>ラベル付け</li> <li>調剤</li> <li>マイクロ配列</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>マテリアルハンドリング</li> <li>ピック &amp; プレース</li> <li>調剤</li> <li>スキヤニング</li> <li>輪郭削り</li> <li>分割</li> <li>フライング形切斷</li> </ul>	現在、回転の動きを直線の動きに変換するカスタム設計のベルトアクチュエータまたは連結装置を使用するアプリケーション用（箱詰め機、スタッカ、ケースパッカー、ケースとトレイの作成機、イン /アウトフィーダ、ダイバータ、イジェクタ、ドロップゲート、および水平コンベアなど）

(1) Bulletin MPAS リニアステージに適用します。すべての Bulletin MPAS のストローク長（トラベル）が、Bulletin MPMA 多軸リニアステージで使用できるわけではありません。

(2) Kinex 2000 および Ultra3000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

(3) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストには、2198-H2DCK（シリーズ B 以降）コンバータキットが必要です。

## MP シリーズと TL シリーズの電動シリンダ

アクチュエータの機能	TL シリーズ (Bulletin TLAR) 電動シリンダ	MP シリーズ (Bulletin MPAR) 電動シリンダ	MP シリーズ (Bulletin MPAL) ヘビーデューティ電動シリンダ
主な特性	TL シリーズ (Bulletin TLY) サーボモータによって駆動される最新設計のボールスクリュウ構造を採用	MP シリーズ (Bulletin MPL) サーボモータによって駆動される最新設計のボールスクリュウ構造を採用	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL) サーボモータによって駆動される最新設計のボールスクリュウとローラスクリュー構造を採用</li> <li>前面フランジ取付け、前面トラニオン取付け、および背面 U 字形金具取付けのシリンダ</li> <li>エポキシ樹脂コーティングと防食性のステンレススチール製の留め具とアクセサリのある、食品に安全な塗料オプション</li> </ul>
機能	<ul style="list-style-type: none"> <li>200/230V 動作</li> <li>TL シリーズ (Bulletin TLY) サーボモータと整合するアブソリュート高分解能フィードバックオプション</li> <li>標準の TL シリーズモータ電源とフィードバックコネクタ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>200/230V および 400/460V 動作</li> <li>MP シリーズのサーボモータと整合するアブソリュート高分解能フィードバックオプション</li> <li>標準の MP シリーズモータ電源とフィードバックコネクタ</li> </ul>	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>100% デューティサイクルに定格され、アクチュエータの動作寿命にわたって繰返し、再現可能な性能を実現するために設計</li> <li>アブソリュートフィードバックによって、リミットスイッチと原点スイッチなしで動作が可能</li> <li>配管、バルブ設置、空気、またはオイル供給が不要</li> </ul>		
	ISO 15552 空圧クラスのフレームサイズ 32、40、および 63mm		フレームサイズ 64、83、110、および 144mm
アクチュエータタイプ	ボールスクリュウ駆動型電動シリンダ		ボールスクリュウおよびローラスクリュー駆動型電動シリンダ
環境定格	IP40 (適合ユニット) には、ロッド側シールとブリーザーポートがある。	<ul style="list-style-type: none"> <li>IP40 (適合ユニット) には、ロッド側シールとブリーザーポートがある。</li> <li>IP66 で、環境的に密閉された (Bulletin 2090) ケーブルコネクタを使用した電子コンポーネント用</li> </ul>	IP66 および IP67 で、環境的に密閉された (Bulletin 2090) ケーブルコネクタを使用
連続ストール力	240 ~ 2000N (54 ~ 450 ポンド)		706 ~ 13,122N (159 ~ 2950 ポンド)
最大送り力	300 ~ 2500N (67 ~ 562 ポンド)		1446 ~ 14,679N (325 ~ 3300 ポンド)
ピーク速度	0.15 ~ 1.0m/sec (5.9 ~ 39.4 インチ/sec)		176 ~ 610mm/sec (6.9 ~ 24.0 インチ/sec)
ストローク長 <sup>(1)</sup>	100 ~ 800mm (4.0 ~ 32.0 インチ)		076、150、300、450mm (3.0、6.0、12.0、18.0 インチ)
オプション機器	DC24V 保持ブレーキ		DC24V 保持ブレーキ
現場で取付け可能なアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>フット取付け</li> <li>フランジ取付け</li> <li>トラニオン取付けキット</li> <li>トラニオンサポート</li> <li>取付け具 (U 字形金具のフット、右アングル U 字形金具のフット)</li> <li>ピストンロッド取付け具 (ロッドアイ、ロッド U 字形金具、ロッドカプラ、カップリング部品)</li> <li>ガイドロッド</li> </ul>		<ul style="list-style-type: none"> <li>取付けプレート</li> <li>前面フランジ取付け</li> <li>背面 U 字形金具取付け</li> <li>ロッド側の取付け具 (ロッドアイ、ロッド U 字形金具)</li> <li>回転防止オプション</li> </ul>
使用できるドライブ <sup>(2)</sup>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 3</li> <li>Kinetix 2000</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 5500<sup>(3)</sup></li> <li>Kinetix 6200/6500</li> <li>Kinetix 6000</li> <li>Kinetix 300/350</li> <li>Kinetix 2000</li> <li>Ultra3000</li> </ul>	
標準的なアプリケーション	<ul style="list-style-type: none"> <li>マテリアルハンドリング (積み込み、荷下ろし、リフト、ピック &amp; プレース、ダイパター、運搬、ガントリ)</li> <li>容積測定、充填とプロセス制御 (ウェブガイド、バルブ、ノズル、トラック、およびゲート位置決め)</li> <li>製造 (マシン逆転防止装置および切削ツールの調整、ワークの位置合わせ)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>押し、引き、プレス、またはクランプパーツ</li> <li>梱包 (コンシューマ製品、自動車、医療)</li> <li>エレクトロニクス組立</li> <li>挿入システム</li> <li>検査およびテスト機器</li> </ul>	

(1) すべてのストローク長 (トラベル) が、すべてのフレームサイズで使用できるわけではありません。

(2) Kinetix 2000 および Ultra3000 ドライブの仕様について、対応するテクニカルデータと設計ガイドの資料へのリンクについては、[19 ページ](#)の「参考資料」を参照してください。

(3) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) 電動シリンダには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

# サーボドライブ

サーボドライブは CE に適合し、米国とカナダの安全規格に対して UL リストされています。詳細は、<http://www.ab.com> を参照してください。

## EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションのサーボドライブ

ドライブの機能	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>小さい設置面積で高性能、および最適化された電源密度</li> <li>シングル・モータ・ケーブル（電源、フィードバック、およびブレーキ線を含む）、SpeedTec コネクタ付き</li> <li>デジタルフィードバック装置がリアルタイムのモータ性能情報を制御回路に提供</li> <li>サーボと誘導モータを稼動可能</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>多軸</li> <li>コモンバス</li> <li>モジュール式设计</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>1 軸ドライブ、統合モーション、軸数が少ない場合に最適化</li> <li>完全なモーションコマンドのセットをサポート</li> <li>120V 入力モデルは 240V モータをフルスピードで駆動 (Cat.No. 2097-V31PRx)</li> <li>240V, 単相入力モジュールは AC ラインフィルタを内蔵 (Cat.No. 2097-V32PRx)</li> <li>自動デバイス交換 (ADR) のためのメモリモジュール</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション</li> <li>EtherNet/IP ネットワーク上の安全の統合</li> </ul>	EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全トルクオフ制御 (STO)、TÜV 認証済み</li> <li>2198-Hxxx-ERS: ハード配線で接続された STO、PLd、カテゴリ 3; SIL CL2</li> <li>2198-Hxxx-ERS2: 統合 STO、PLe、カテゴリ 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全速度モニタ</li> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TÜV 認証済み PLe、カテゴリ 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TÜV 認証済み PLd、カテゴリ 3; SIL CL2</li> </ul>
ドライブ構成	<ul style="list-style-type: none"> <li>低コストで簡単な 1 軸動作</li> <li>多軸バス共有構成</li> </ul>	Bulletin 2094 パワーレールで 1 ~ 8 軸	1 軸
入力電圧	AC195 ~ 264V、単相 AC195 ~ 264V、3 相 AC324 ~ 528V、3 相	AC324 ~ 528V、3 相 (400V クラス)	<ul style="list-style-type: none"> <li>AC120/240V、単相</li> <li>AC240V、3 相</li> <li>AC480V、3 相</li> </ul>
コモン・バス・フォロワ 入力電圧	DC276 ~ 747V	DC458 ~ 747V (400V クラス)	適用しない
連続出力電力 (インバータ)	0.2 ~ 1.0kW (195 ~ 264V、単相入力) 0.3 ~ 7.2kW (195 ~ 264V、3 相入力) 0.6 ~ 14.6kW (324 ~ 528V、3 相入力)	1.8 ~ 22kW (400V クラス)	0.4 ~ 1.7kW (単相入力) 0.5 ~ 3.0kW (単相または 3 相入力) 1.0 ~ 3.0kW (3 相入力)
連続出力電流 (インバータ)	1.0 ~ 23.0A rms	2.8 ~ 34.6A rms (400V クラス)	2.0 ~ 12.0A rms
ドライブデジタル入力	<ul style="list-style-type: none"> <li>原点 / 登録 1 (デュアル機能)</li> <li>高速登録 (1)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>イネーブル、原点、正と負のオーパトラベル</li> <li>高速登録 (2/ 軸)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>イネーブル、原点、正と負のオーパトラベル</li> <li>高速登録 (1)</li> </ul>
ドライブデジタル出力	モータ・ブレーキ・リレー出力 (抑制付き)		
プログラミング	Logix Designer アプリケーション Ver. 21.00.00 以降	RSLogix 5000 ソフトウェア Ver. 18.00.00 以降	Ver. 20.00 以降
	ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート		
Logix5000 モジュールの 互換性	<ul style="list-style-type: none"> <li>ControlLogix または GuardLogix コントローラ付きの 1756-EN2T、1756-EN2TR、1756-EN3TR EtherNet/IP モジュール</li> <li>CompactLogix 5370 コントローラ</li> </ul>		
I/O 制御	EtherNet/IP		
フィードバック	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ・フィードバック</li> <li>2198-H2DCK コンバータキットによる Hiperface エンコーダのサポート</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ</li> <li>インクリメンタルエンコーダ</li> <li>EnDat 2.1 および 2.2 エンコーダ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ</li> <li>インクリメンタルエンコーダ</li> </ul>
	Bulletin 842E-CM エンコーダ付きのフィードバック専用軸	フィードバック専用の補助軸	マスタギア操作モード用の補助軸
使用できるロータリ モータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix VP (Bulletin VPL/VPF/VPS)</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM/MPF/MPS)<sup>(1)</sup></li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>MP シリーズ RDD シリーズのダイレクトドライブ (Bulletin RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL シリーズ (Bulletin TLY)</li> </ul>
使用できるリニアモータ	適用しない	LDC シリーズ鉄芯	適用しない
使用できるリニア アクチュエータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDAT-Sxxxxx-xDx 一体型リニアスラスト<sup>(1)</sup></li> <li>MP シリーズ電動シリンダ (Bulletin MPA/MPAI)<sup>(1)</sup></li> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ<sup>(1)</sup> (Bulletin MPAS および MPMA ボールスクリュウのみ)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ (Bulletin MPAS/MPMA)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx 一体型リニアスラスト</li> <li>MP シリーズ電動シリンダ (Bulletin MPA/MPAI)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ電動シリンダ (Bulletin MPA/MPAI)</li> <li>TL シリーズ電動シリンダ (Bulletin TLAR)</li> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ (Bulletin MPAS と MPMA ボールスクリュウのみ)</li> </ul>
使用できるアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>2198 コンデンサモジュール</li> <li>2198 AC (EMC) ラインフィルタ</li> <li>2198 共有バス・コネクタ・キット</li> <li>2097 シャントレジスタ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)</li> <li>2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)</li> <li>1394 外部パッシブシャント</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2097 I/O 端子拡張端子台</li> <li>2097 メモリ・モジュール・プログラマ</li> <li>2097 AC (EMC) ラインフィルタ</li> <li>2097 シャントレジスタ</li> </ul>

(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## SERCOS Interface 上の統合モーションのサーボドライブ

ドライブの機能	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (IDM システム)
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>多軸</li> <li>コモンバス</li> <li>モジュール式设计</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>多軸</li> <li>コモンバス</li> <li>強化されたピーク性能</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>ドライブ・モーター一体型テクノロジー</li> <li>多軸</li> <li>コモンバス</li> </ul>
	SERCOS Interface 上の統合モーション		
	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全速度モニタ</li> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TÜV 認証済み PLe、カテゴリ 4; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TÜV 認証済み PLe、カテゴリ 3; SIL CL3</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TÜV 認証済み PLe、カテゴリ 3; SIL CL2</li> </ul>
ドライブ構成	Bulletin 2094 パワーレールで 1 ~ 8 軸		<ul style="list-style-type: none"> <li>1 ~ 4 つの IPIM モジュール / 2094 パワーレール</li> <li>1 ~ 16 の IDM ユニット / 各 IPIM モジュール</li> </ul>
入力電圧	AC324 ~ 528V、3 相 (400V クラス)	AC195 ~ 265V、3 相 (200V クラス) AC324 ~ 528V、3 相 (400V クラス)	AC324 ~ 528V、3 相 (400V クラス)
コモン・バス・フォロワ 入力電圧	DC458 ~ 747V (400V クラス)	DC275 ~ 375V (200V クラス) DC458 ~ 747V (400V クラス)	DC458 ~ 747V (400V クラス)
連続出力電力 (インバータ)	1.8 ~ 22kW (400V クラス)	1.2 ~ 11kW (200V クラス) 1.8 ~ 22kW (400V クラス)	1.0 ~ 1.4kW (400V クラス)
連続出力電流 (インバータ)	2.8 ~ 34.6A rms (400V クラス)	3.7 ~ 34.6A rms (200V クラス) 2.8 ~ 34.6A rms (400V クラス)	適用しない
ドライブデジタル入力	<ul style="list-style-type: none"> <li>イネーブル、原点、正と負のオーパトラベル</li> <li>高速登録 (2/ 軸)</li> </ul>		IDM ユニットごとに以下のデジタル入力がある。 <ul style="list-style-type: none"> <li>原点、正と負のオーパトラベル</li> <li>高速登録 (2/ 軸)</li> </ul> IPIM モジュールにはイネーブルデジタル入力がある。
ドライブデジタル出力	モータ・ブレーキ・リレー出力 (抑制付き)		適用しない
DPI コネクタ	適用しない	DriveExplorer ソフトウェアまたは DPI HIM モジュール	適用しない
プログラミング	RSLogix 5000 ソフトウェア		
	Ver. 17.00.00 以降	Ver. 11.00.00 以降	Ver. 20.01 以降
	ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート		
Logix5000 モジュールの互換性	1756-M03SE、1756-M08SE、1756-M16SE 1768-M04SE		
I/O 制御	光ファイバー SERCOS		光ファイバー SERCOS (コントローラから IPIM に)
フィードバック	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ</li> <li>インクリメンタルエンコーダ</li> <li>EnDat 2.1 および 2.2 エンコーダ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ</li> <li>インクリメンタルエンコーダ</li> <li>2090-K6CK-KENDAT モジュールによる EnDat 2.1 および 2.2 エンコーダのサポート</li> <li>レゾルバ</li> </ul>	高分解能アブソリュート・マルチ・ターン・エンコーダ
	フィードバック専用の補助軸		適用しない
使用できるロータリモータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000M IDM システム</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM)</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPF/MPS)</li> <li>MP シリーズ RDD シリーズのダイレクトドライブ (Bulletin RDB)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Kinetix 6000M IDM システム</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM)</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPF/MPS)</li> <li>RDD シリーズのダイレクトドライブ (Bulletin RDB)<sup>(1)</sup></li> <li>TL シリーズ (Bulletin TLY-Axxxx-H)</li> </ul>	Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM ユニット)
使用できるリニアモータ	LDC シリーズ鉄芯	LDC シリーズ鉄芯 LDL シリーズ非鉄芯	適用しない
使用できるリニア アクチュエータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ (Bulletin MPAS)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx 一体型リニアスラスト</li> <li>MP シリーズ多軸リニアステージ (Bulletin MPMA)</li> <li>MP シリーズ電動シリンダ (Bulletin MPAI および MPAL)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ (Bulletin MPAS)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx 一体型リニアスラスト</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPMA)</li> <li>MP シリーズ (Bulletin MPAI および MPAL)</li> </ul>	適用しない
使用できるアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>2094 電源インターフェイスモジュール (IPIM)</li> <li>2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)</li> <li>2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)</li> <li>1394 外部パッシブシャント</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2094 電源インターフェイスモジュール (IPIM)</li> <li>2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)</li> <li>2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)</li> <li>1394 外部パッシブシャント</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)</li> <li>2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)</li> <li>1394 外部パッシブシャント</li> </ul>

(1) 2090-K6CK-KENDAT EnDat フィードバック・コンバータ・キットが必要です。

## インデキシングおよびコンポーネント・サーボ・ドライブ

ドライブの機能	Kinetix 300	Kinetix 3
主な特性	<ul style="list-style-type: none"> <li>比較的に単純なモーションアプリケーションのための1軸ソリューション</li> <li>シンプルなアナログ、PTO、または EtherNet/IP インデキシング制御のための柔軟な制御アーキテクチャ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>比較的に単純なモーションアプリケーションのための1軸ソリューション (PLC 付きまたはなし)</li> <li>インデキシング、アナログ、プリセット速度、およびパルス・トレイン・コマンド・モード</li> <li>最大 64 ポイントでインデキシングを実行</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>120V 入力モデルは 240V モータをフルスピードで駆動 (Cat. No. 2097-V31PRx)</li> <li>240V、単相入力モジュールは AC ラインフィルタを内蔵 (Cat.No. 2097-V32PRx)</li> <li>自動デバイス交換 (ADR) のためのメモリモジュール</li> </ul>	
	低コストの EtherNet/IP ネットワークソリューション	Modbus-RTU または I/O 制御
	<ul style="list-style-type: none"> <li>安全トルクオフ制御</li> <li>TUV 認証済み PLe、カテゴリ 3; SIL CL2</li> </ul>	適用しない
ドライブ構成	1 軸	
入力電圧	<ul style="list-style-type: none"> <li>AC120/240V、単相</li> <li>AC240V、3 相</li> <li>AC480V、3 相</li> </ul>	AC170 ~ 264V、(230V 公称) 単相または 3 相
連続出力電力	0.4 ~ 1.7kW (単相入力)	50W ~ 1.50kW
	0.5 ~ 3.0kW (単相または 3 相入力)	
	1.0 ~ 3.0kW (3 相入力)	
連続出力電流	2.0 ~ 12.0A rms	0.61 ~ 9.90A rms
ドライブデジタル入力	<ul style="list-style-type: none"> <li>イネーブル、原点、正と負のオーバトラベル</li> <li>高速登録 (1)</li> <li>8 つの構成可能な入力</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>パルス・トレインおよびアナログ入力</li> <li>専用の E-stop 入力</li> <li>10 の構成可能な入力</li> </ul>
ドライブデジタル出力	<ul style="list-style-type: none"> <li>レディ</li> <li>4 つの構成可能な出力</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>サーボアラーム</li> <li>6 つの構成可能な出力</li> </ul>
プログラミング	<ul style="list-style-type: none"> <li>構成および診断のための Web サーバを搭載</li> <li>RSLogix 5000 ソフトウェア Ver. 17.00.00 以降 (ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート)</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>ドライブ構成のために Ultraware ソフトウェア (Ver. 1.80 以降)</li> <li>Modbus-RTU 制御を使用しているときは、RSLogix 500 ソフトウェア</li> <li>Micro800 コントローラを使用しているときは、Connected Components Workshop ソフトウェア</li> </ul>
Logix5000 モジュール/ コントローラの互換性	<ul style="list-style-type: none"> <li>1756-L7x または 1756-L7xS、1756-ENxT 付き</li> <li>デュアルポート内蔵の 5370 コントローラ</li> <li>シングルポート内蔵の 1769-L3x コントローラ</li> <li>1768-ENBT 付きの 1768-L4x および 1768-L4xS コントローラ</li> <li>MicroLogix 1100 および 1400</li> <li>Micro850</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>MicroLogix 1000、1100、1200、1400、1500</li> <li>Micro850</li> <li>Micro830</li> </ul>
I/O 制御	EtherNet/IP	デジタル入力
フィードバック	<ul style="list-style-type: none"> <li>高分解能アブソリュートマルチターンおよびシングル・ターン・エンコーダ</li> <li>インクリメンタルエンコーダ</li> </ul>	適用しない
	マスタギア操作モード用の補助軸	
使用できるロータリモータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ (Bulletin MPL/MPM/MPF/MPS)</li> <li>TL シリーズ (Bulletin TLY)</li> </ul>	TL シリーズ (Bulletin TL および TLY)
使用できるリニアモータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDC シリーズ鉄芯</li> <li>LDL シリーズ非鉄芯</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDC シリーズ鉄芯</li> <li>LDL シリーズ非鉄芯</li> </ul>
使用できるリニア アクチュエータ	<ul style="list-style-type: none"> <li>MP シリーズ電動シリンダ (Bulletin MPAR)</li> <li>MP シリーズ・ヘビー・デューティ電動シリンダ (Bulletin MPAL)</li> <li>TL シリーズ電動シリンダ (Bulletin TLAR)</li> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ (Bulletin MPAS および MPMA)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx (インクリメンタルエンコーダ) 一体型リニアスラスト</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xDx (高分解能アブソリュートエンコーダ) 一体型リニアスラスト</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>TL シリーズ電動シリンダ (Bulletin TLAR)</li> <li>MP シリーズ・リニア・ステージ (Bulletin MPAS ダイレクトドライブのみ)</li> <li>LDAT-Sxxxxx-xBx (インクリメンタルエンコーダ) 一体型リニアスラスト</li> </ul>
使用できるアクセサリ	<ul style="list-style-type: none"> <li>LDAT-Sxxxxx-xDx リニアスラスト用 LDAT-CONKIT-DSL コネクタキット</li> <li>2097 I/O 端子拡張端子台</li> <li>2097 メモリ・モジュール・プログラマ</li> <li>2097 AC (EMC) ラインフィルタ</li> <li>2097 シャントレジスタ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>2071 I/O ブレークアウトボード</li> <li>2090 I/O ブレークアウトボード</li> <li>2071 モータ・フィードバック・ブレークアウト・ボード</li> <li>2090 制御および構成ケーブル</li> </ul>

# Kinetix 5500 サーボドライブ



Kinetix 5500 サーボドライブと Kinetix VP サーボモータは、コスト効率の良いモーションソリューションを提供します。最適なシステムのサイズ選択のために、ドライブ定格に適合したモータ巻線により、高性能かつ高いスケーラビリティを実現します。

現在の中規模（ミッドレンジ）アーキテクチャポートフォリオを拡張するこのモーションシステムは、Studio 5000 環境を使用して EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションをサポートする、ControlLogix 1756-L7x コントローラおよび CompactLogix 5370 コントローラに接続して動作するように設計されています。

Kinetix 5500 2198-Hxxx-ERS2（安全の統合）ドライブは、GuardLogix 1756-L7xS セーフティコントローラを使用して、SIL CL3 安全制御をサポートする分散型 POINT Guard I/O™ EtherNet/IP アダプタに接続します。

このモーションシステムの利点によって、1つのネットワークを使用する単一制御プラットフォームでモーションアプリケーションを稼働できるようになり、装置の設計、稼働、およびメンテナンスを簡略化できます。

## Kinetix 5500 サーボドライブの特長

- 小さい設置面積で高性能、および最適化された電源密度
- シングル・モータ・ケーブル（電源、フィードバック、およびブレーキ線を含む）、SpeedTec コネクタ付き
- 低コストで簡単な1軸動作
- 多軸バス共有構成における柔軟な電源接続
  - 共有 AC
  - 共有 DC
  - 共有 AC/DC およびハイブリッド構成
- EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションと安全の統合
- TÜV 認証済み安全トルクオフ（STO）制御
  - 2198-Hxxx-ERS: ハード配線で接続された安全、EN ISO 13849 に従う PLd、カテゴリ 3、および IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 62061 に従う SIL CL2
  - 2198-Hxxx-ERS2: 統合安全、EN ISO 13849 に従う PLe、カテゴリ 3、および IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 62061 に従う SIL CL3
- 用途の広い AC 入力電圧範囲：
  - 195 ~ 264V rms、単相
  - 195 ~ 264V rms、3 相
  - 324 ~ 528V rms、3 相
- 最適化されたシステムサイズ選択のためのドライブ定格に適合する Kinetix VP モータ巻線オプション
  - 連続出力電力：0.2 ~ 14.6kW
  - 連続出力電流（インバータ）：1.4 ~ 32.5A 0 ピーク
- エネルギー吸収管理のための Bulletin 2198 コンデンサモジュールおよび Bulletin 2097 ショットレジスタ
- デジタル（DSL）フィードバック装置がリアルタイムのモータ性能情報を制御回路に提供
  - 高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ・フィードバック
- サーボと誘導モータを稼働可能

ドライブファミリー全体のドライブの機能を比較するには、[28ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。

## Kinetix 5500 サーボドライブのコンポーネント

Kinetix 5500 サーボ・ドライブ・システムは、以下のようなコンポーネントから構成されています。

- 1 台の 2198-Hxxx-ERS または 2198-Hxxx-ERS2 サーボドライブ
- 1 台の Kinetix VP サーボモータ、誘導モータ、LDAT シリーズ・リニア・スラスト、または MP シリーズ・ロータリ・モータまたはリニアアクチュエータ
  - MP シリーズ (400V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK コンバータキットが必要です。
  - LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータ / アクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。
- 1 本の 2090-CSxM1DF-xxAAxx (標準、非フレックス) または (2090-CSxM1DF-xxAFxx (連続フレックス) ケーブル (モータ電源、フィードバック、およびブレーキ接続のため)
- 1 つの 1606-XLxxx 24V 電源 (制御およびモータブレーキ電源のため)
- 1585J-M8CBJM-x (シールド) Ethernet ケーブル

Kinetix 5500 サーボ・ドライブ・システムには、以下のオプションのコンポーネントのいずれかを組み込むこともできます。

- 1 つの 2198-CAPMOD-1300 コンデンサモジュール
- 1 つの 2198-DBxx-F AC ラインフィルタ
- 1 つの 2097-Rx シェントレジスタ
- Bulletin 2198 共有バス接続システム

Kinetix 5500 ドライブシステム要件の詳細は、『Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No. [GMC-RM009](#)) を参照してください。

## Kinetix 5500 サーボドライブの選択

ドライブの Cat. No. (ハード配線で 接続された STO)	ドライブの Cat. No. (STO 内蔵)	フレーム サイズ	入力電圧	連続出力電力 kW	連続出力電流 A 0 ピーク
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195 ~ 264V rms、単相 195 ~ 264V rms、3 相 324 ~ 528V rms、3 相	0.2kW 0.3kW 0.6kW	1.4
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2			0.5kW 0.8kW 1.6kW	3.5
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2	2	195 ~ 264V rms、3 相 324 ~ 528V rms、3 相	1.0kW 1.5 kW 3.2kW	7.1
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2			2.4kW 5.1kW	11.3
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2	3	195 ~ 264V rms、3 相 324 ~ 528V rms、3 相	4.0kW 8.3kW	18.4
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2			7.0kW 14.6kW	32.5

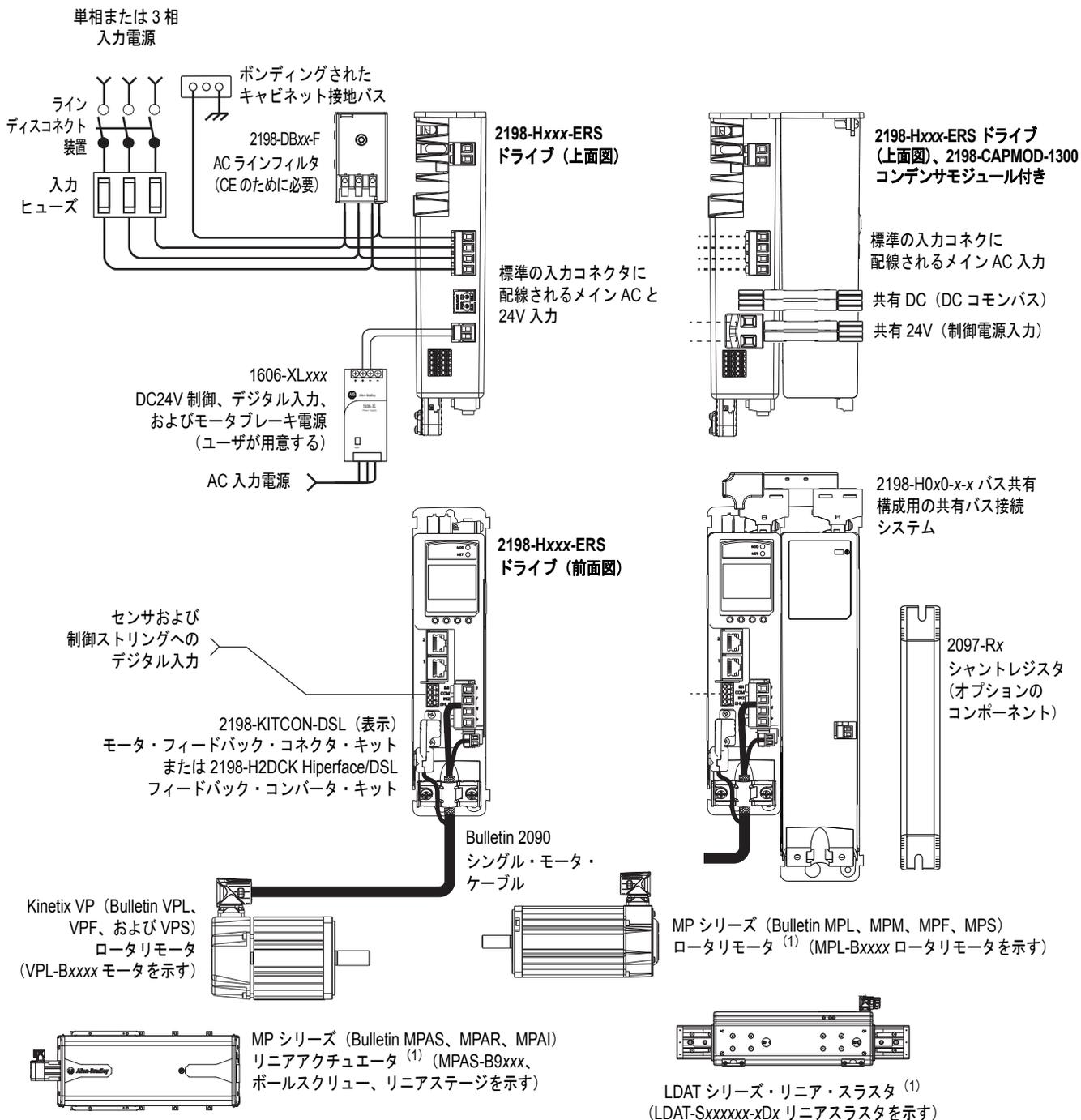
本書に記載されていない Kinetix 5500 ドライブモジュールの仕様については、『Kinetix サーボドライブの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No. [GMC-TD003](#)) を参照してください。

## 標準的なハードウェア構成

以下の標準的なハードウェア構成では、Kinetix 5500 ドライブシステムで可能なサーボドライブ、モータ、およびモーションのアクセサリの使用例を示します。

### スタンドアロン構成

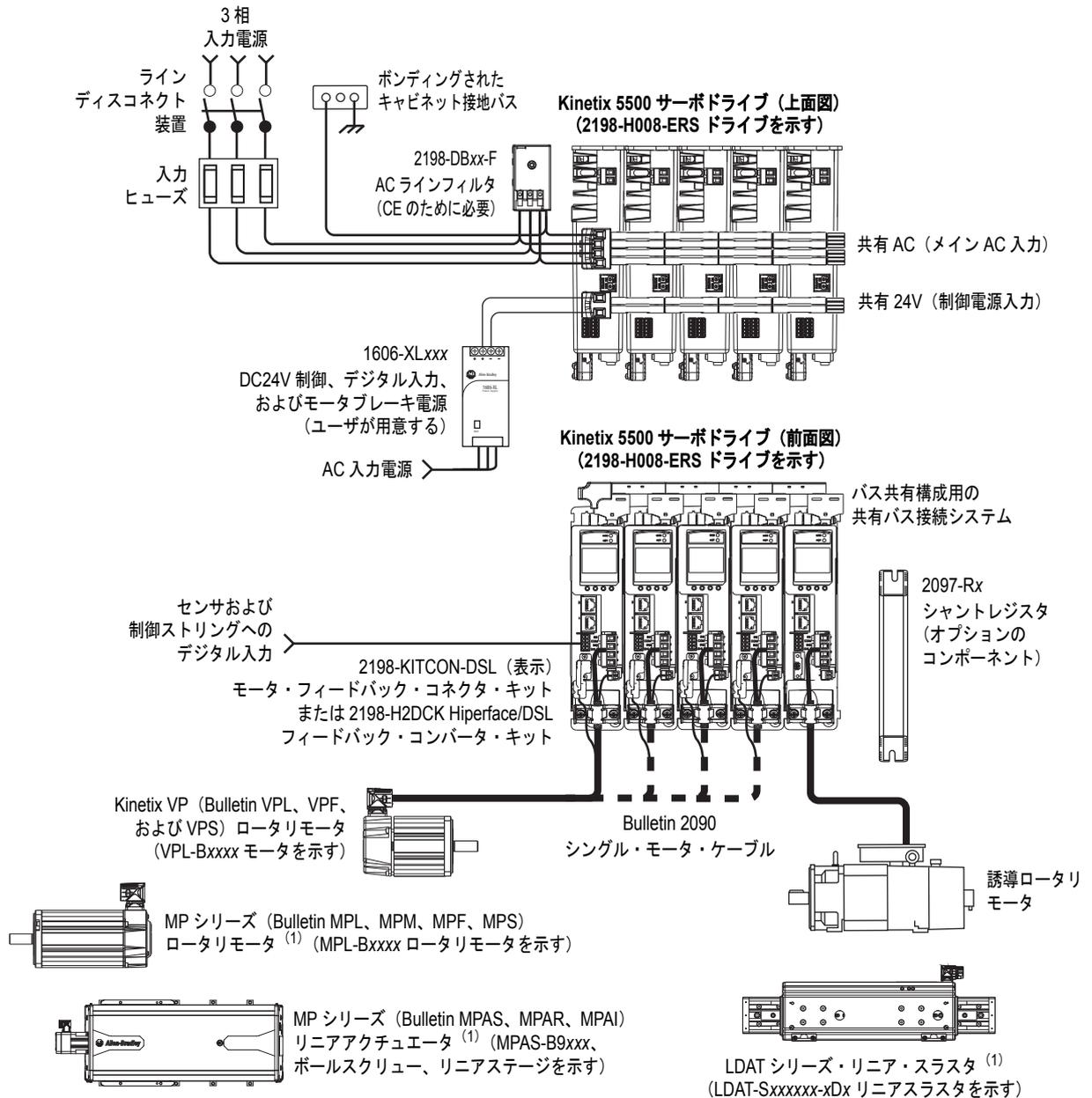
これらの例では、1 台のスタンドアロンドライブ（Bulletin 2198 コンデンサモジュール付きとなし）を示します。



(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 共有 AC 構成

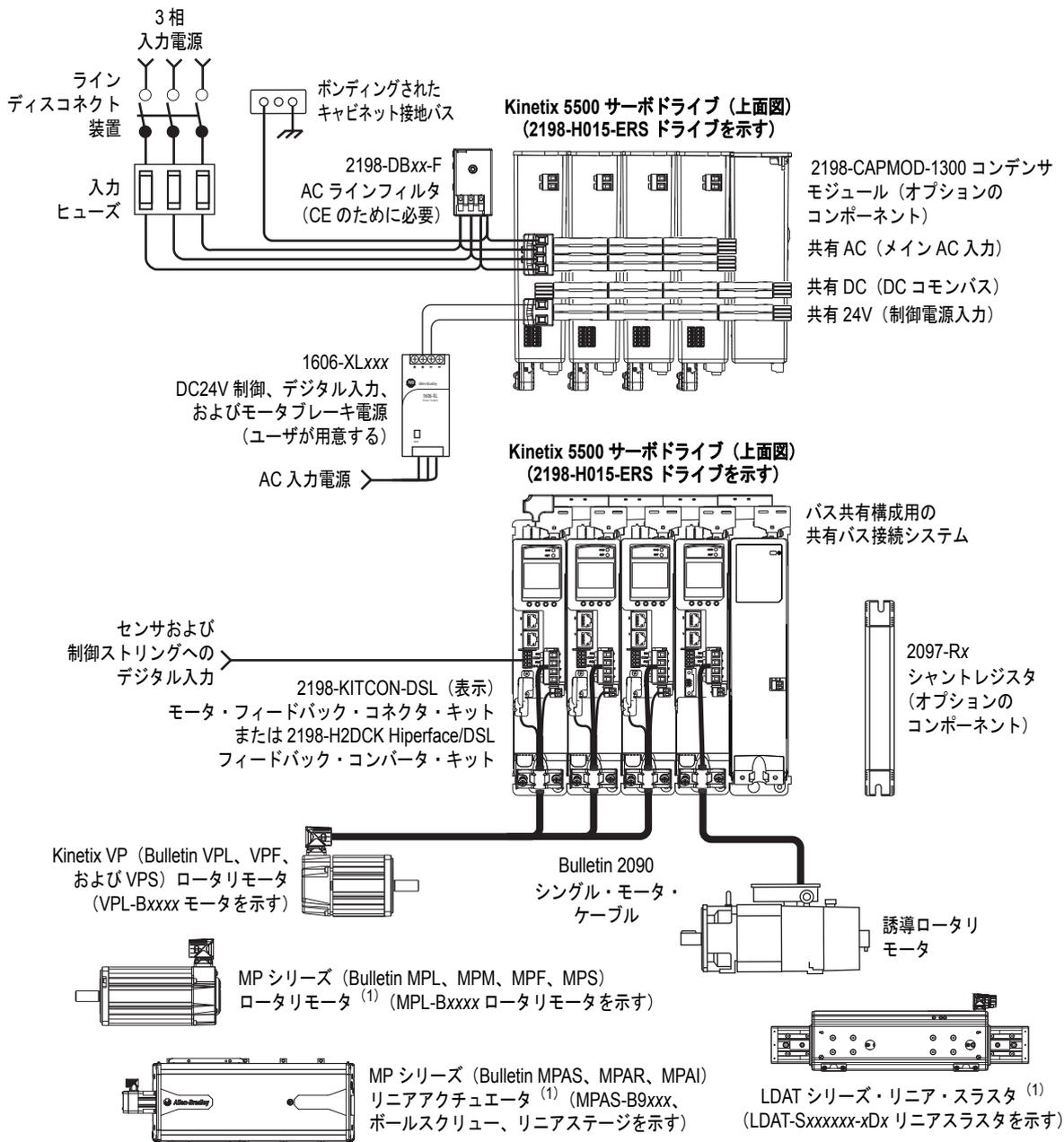
この例では、3 相 AC 電源と 24V 制御電源が、多軸構成で共有されています。ドライブは、すべて同じ定格電力（カタログ番号）でなければなりません。コンデンサモジュールはサポートされていません。



(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 共有 AC/DC 構成

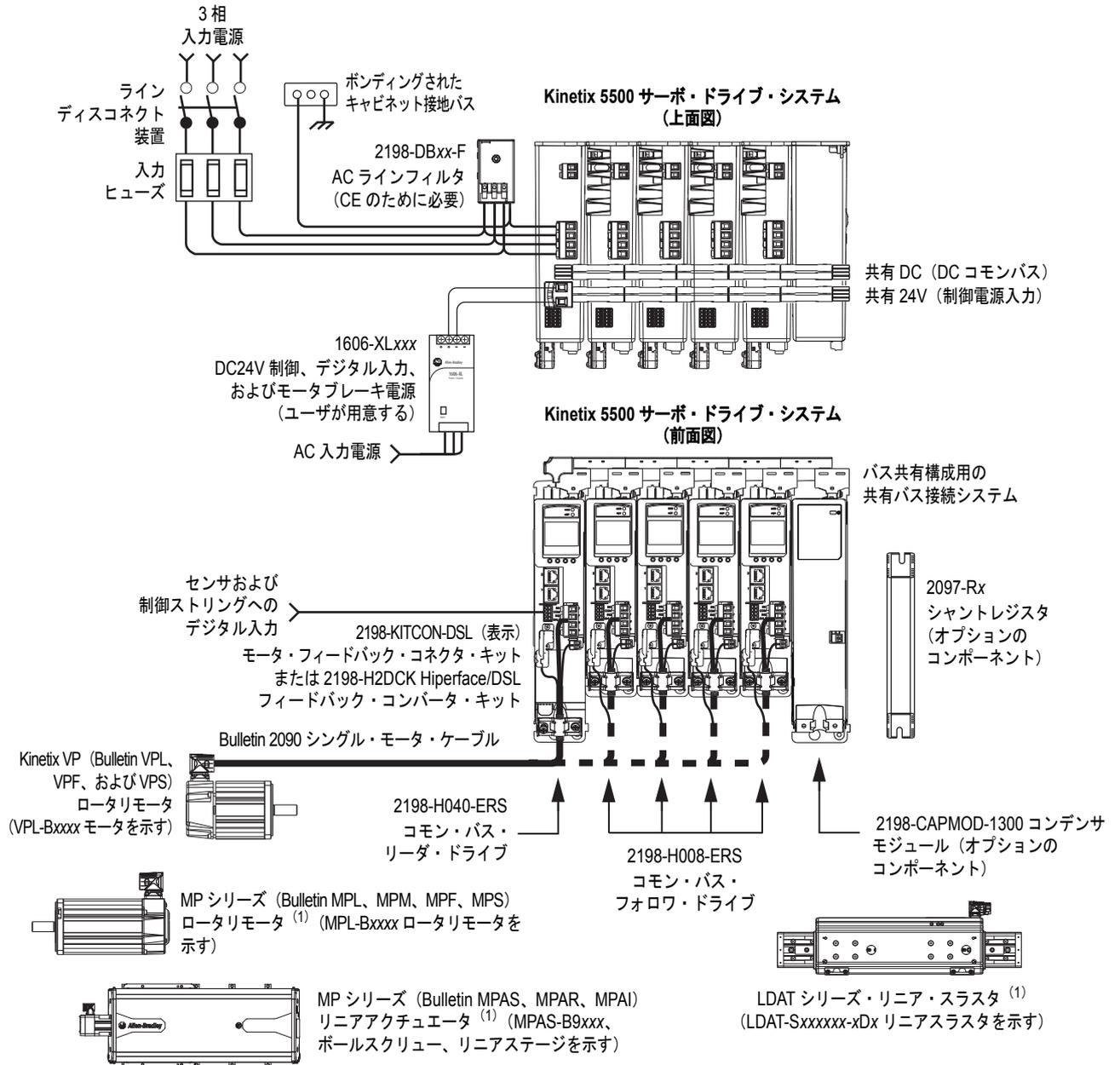
この例では、3相 AC 入力電源、24V 制御電源、および DC バス電源が、多軸構成で共有されています。ドライブは、すべて同じ定格電力（カタログ番号）でなければなりません。



(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 共有 DC (コモンバス) 構成

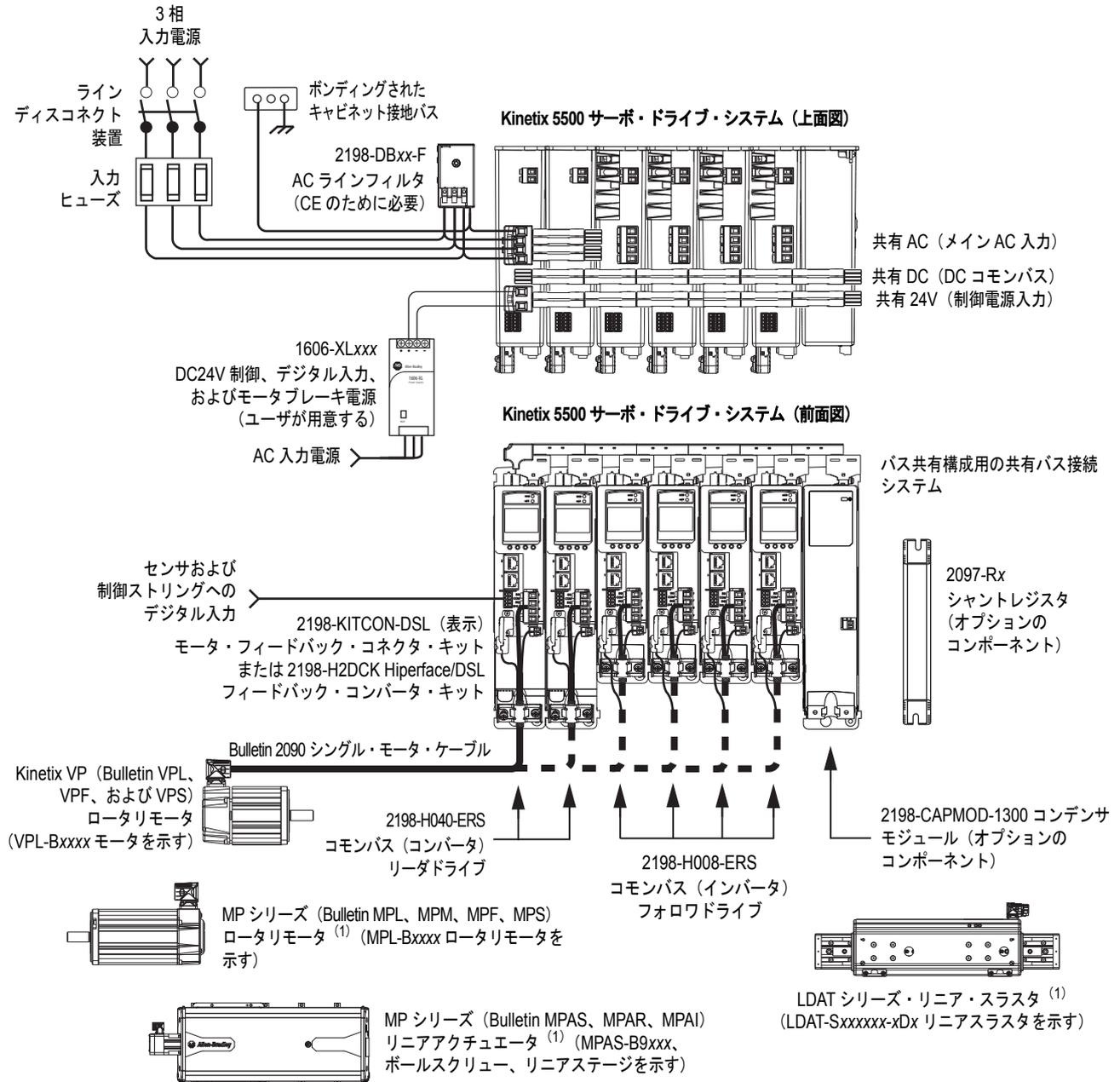
この多軸の例では、コモン・バス・リーダー (ソース) ドライブは 3 相 AC 入力電源を受取り、コモン・バス・フォロワ (シンク) ドライブに DC 電力を給電します。コモン・バス・リーダー・ドライブの定格電力は、各フォロワドライブの定格電力以上です。



(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 共有 AC/DC ハイブリッド構成

この多軸の例では、3相 AC 入力電源を 2 台のコンバータドライブに給電しています。コンバータドライブ定格は、インバータドライブの定格電力と同じであるか、それ以上でなければなりません。この平行コンバータ構成では、インバータドライブに給電される DC 電力が増加します。



(1) 2198-H2DCK Hiperface/DSL フィードバック・コンバータ・キットが必要です。LDAT シリーズ・リニア・スラストおよび MP シリーズ (200V クラス) モータおよびアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## 標準的な通信構成

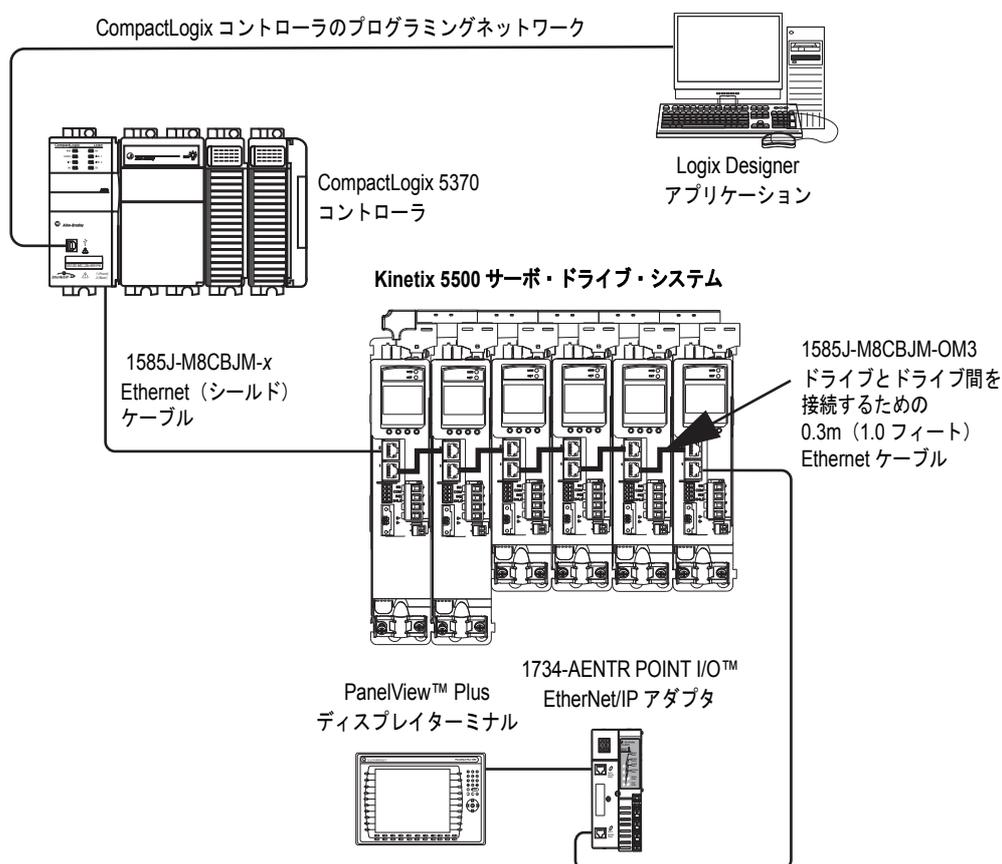
Kinetix 5500 サーボドライブは、Logix5000 コントローラ / モジュールの構成のために EtherNet/IP ネットワークを使用します。スター、リニア、およびリングを含む、Ethernet のトポロジを使用できます。これらの例では、EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションをサポートするために CompactLogix 5370 プログラマブル・オートメーション・コントローラ (Cat.No. 1769-L36ERM を示す) を使用しています。コントローラは以下の機能を搭載しています。

- 最大 16 軸をサポート
- リニア構成では最大 48 のデバイスをサポート
- デバイス・レベル・リング (DLR) トポロジをサポートするためのデュアルポート接続

**重要** シールド Ethernet ケーブル (Cat. No. 1585J-M8CBJM-x) は、最大 78m (256 フィート) の長さで使用できます。ただし、ドライブとドライブ間、ドライブとコントローラ間、またはドライブとスイッチ間を接続する Ethernet ケーブルの合計の長さは 100m (328 フィート) を超えてはなりません。

この例では、リニアトポロジを使用して、すべてのデバイスを接続しています。Kinetix 5500 ドライブにはデュアルポート接続がありますが、任意のデバイスが切断されるとそのデバイスの下流のデバイスはすべて通信を失います。デュアルポートのないデバイスでは、1783-ETAP モジュールを使用するか、またはラインの端に接続する必要があります。

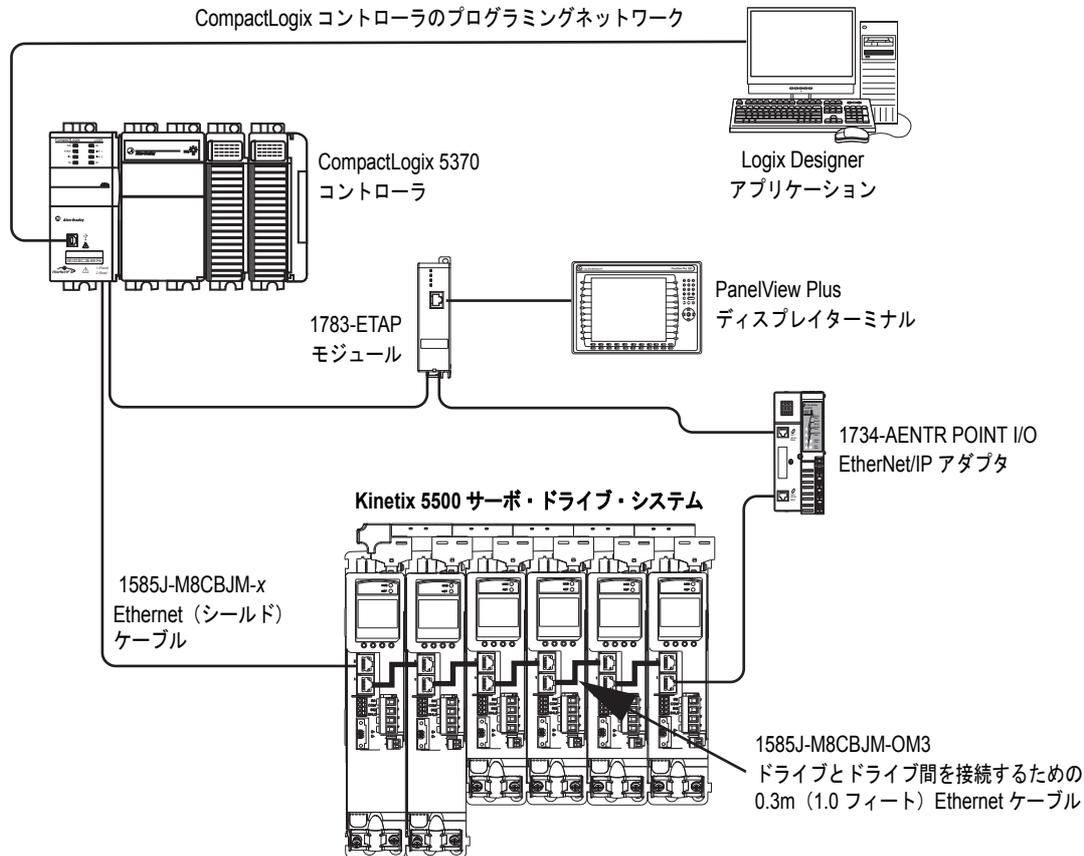
### Kinetix 5500 リニア通信



この例では、デバイスはリングトポロジを使用して接続されています。リング内の1つのデバイスが切断されても、残りのデバイスは通信し続けます。リングトポロジを適切に機能するには、デバイス・レベル・リング (DLR) スーパーバイザが必要になります (例えば、Bulletin 1783 ETAP デバイス)。DLR は ODVA の規格です。

デュアルポートなしのデバイスの場合は、例えば 1783-ETAP モジュールを使用する必要があります。

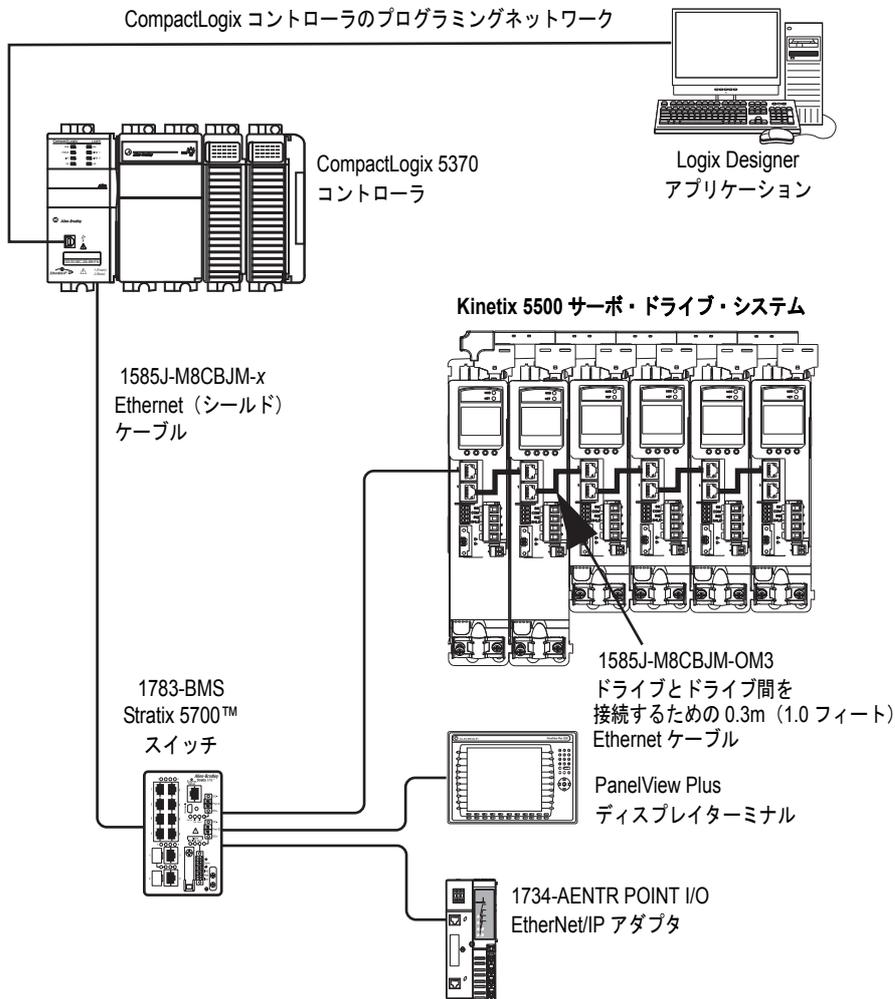
### Kinetix 5500 リング通信



この例では、スタートポロジを使用して、デバイスを接続しています。各デバイスはスイッチに直接接続されます。

Kinetix 5500 ドライブは、ドライブとドライブ間でリニアトポロジを保持するためにデュアルポートを持っていますが、Kinetix 5500 ドライブと他のデバイスは独立して動作します。1つのデバイスが失われたとしても、他のデバイスの動作には影響を及ぼしません。

**Kinetix 5500 スター通信**



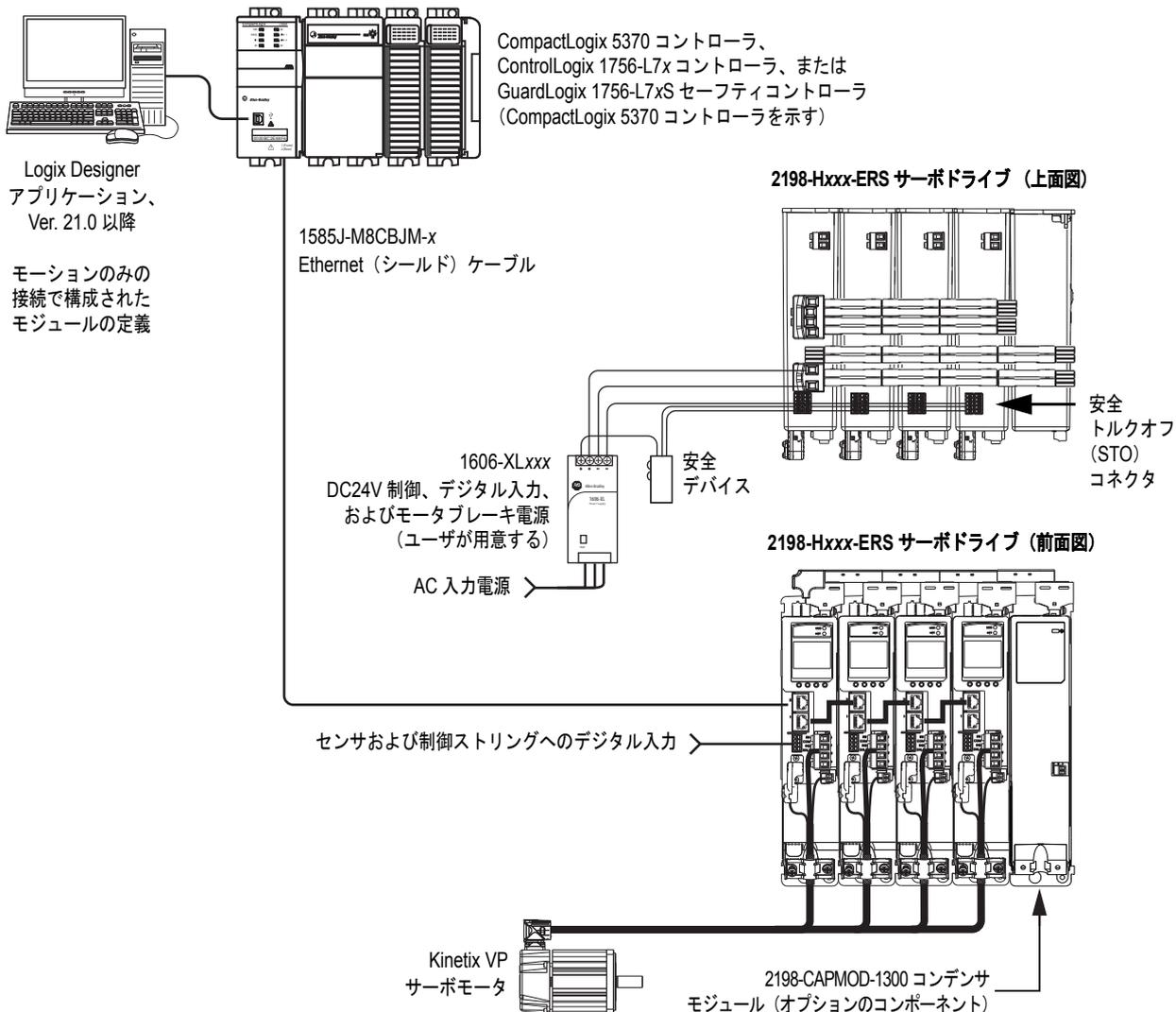
## 安全トルクオフ構成

Kinetix 5500 サーボドライブは、ハード配線で接続された安全トルクオフまたは EtherNet/IP ネットワーク上の統合で使用できます。以下の例は、安全トルクオフ構成オプションを示します。

### ハード配線で接続された安全構成

2198-Hxxx-ERS ドライブは安全トルクオフ (STO) コネクタを使用して、ドライブ間からのハード配線で接続された安全コネクションをカスケードします。

### 安全トルクオフ (ハード配線で接続) 構成



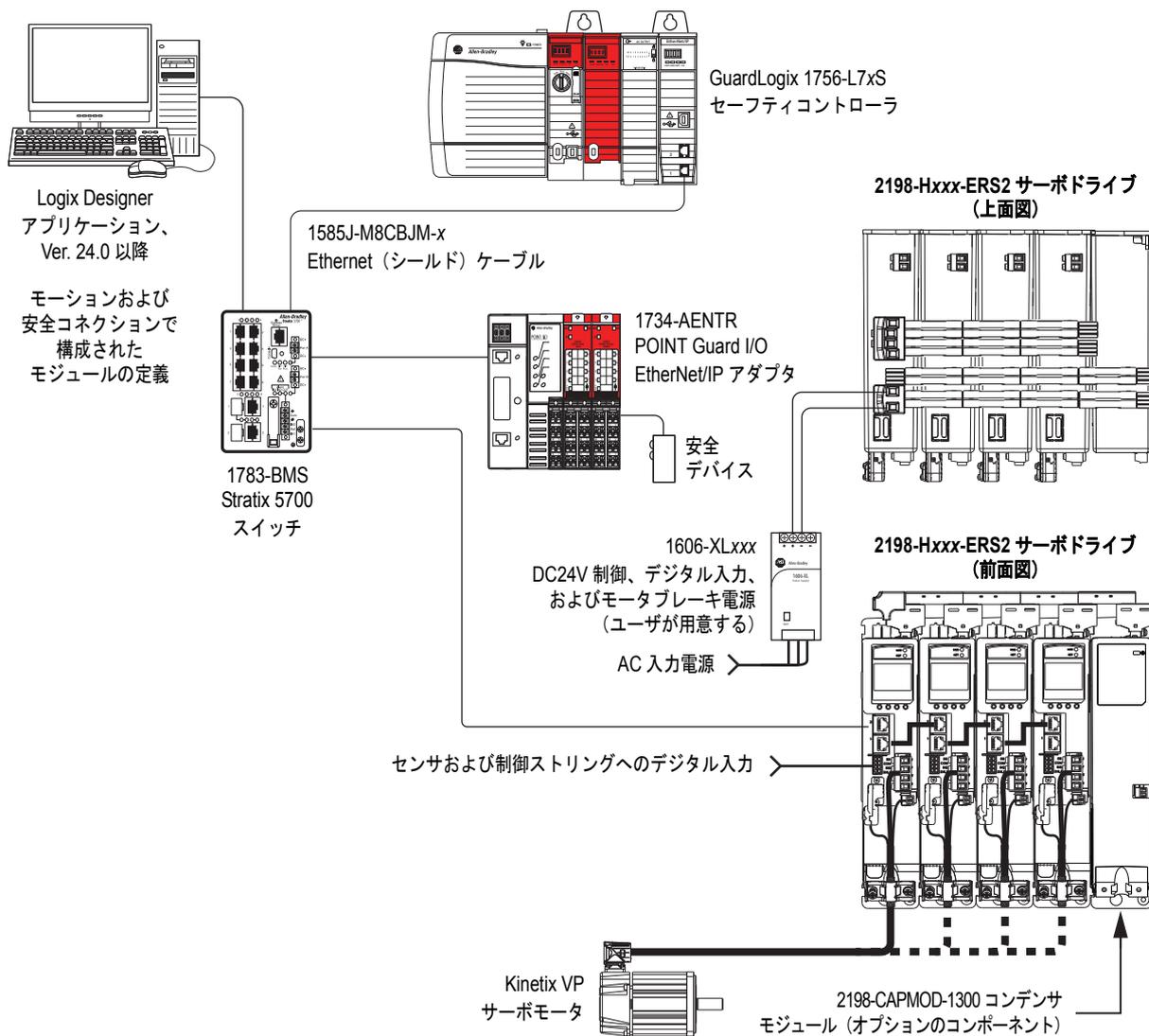
## 統合安全の構成

1756-L7xS GuardLogix セーフティコントローラは、EtherNet/IP ネットワークを介して安全トルクオフ (STO) コマンドを発行し、2198-Hxxx-ERS2 ドライブが STO コマンドを実行します。

この例では、1 台の GuardLogix セーフティコントローラが 2198-Hxxx-ERS2 ドライブとのモーションおよび安全コネクションを行ないます。

**重要** モーションおよび安全コネクションによるアプリケーションでコントローラを 1 台しか使用しない場合、1756-L7xS GuardLogix セーフティコントローラを使用してください。

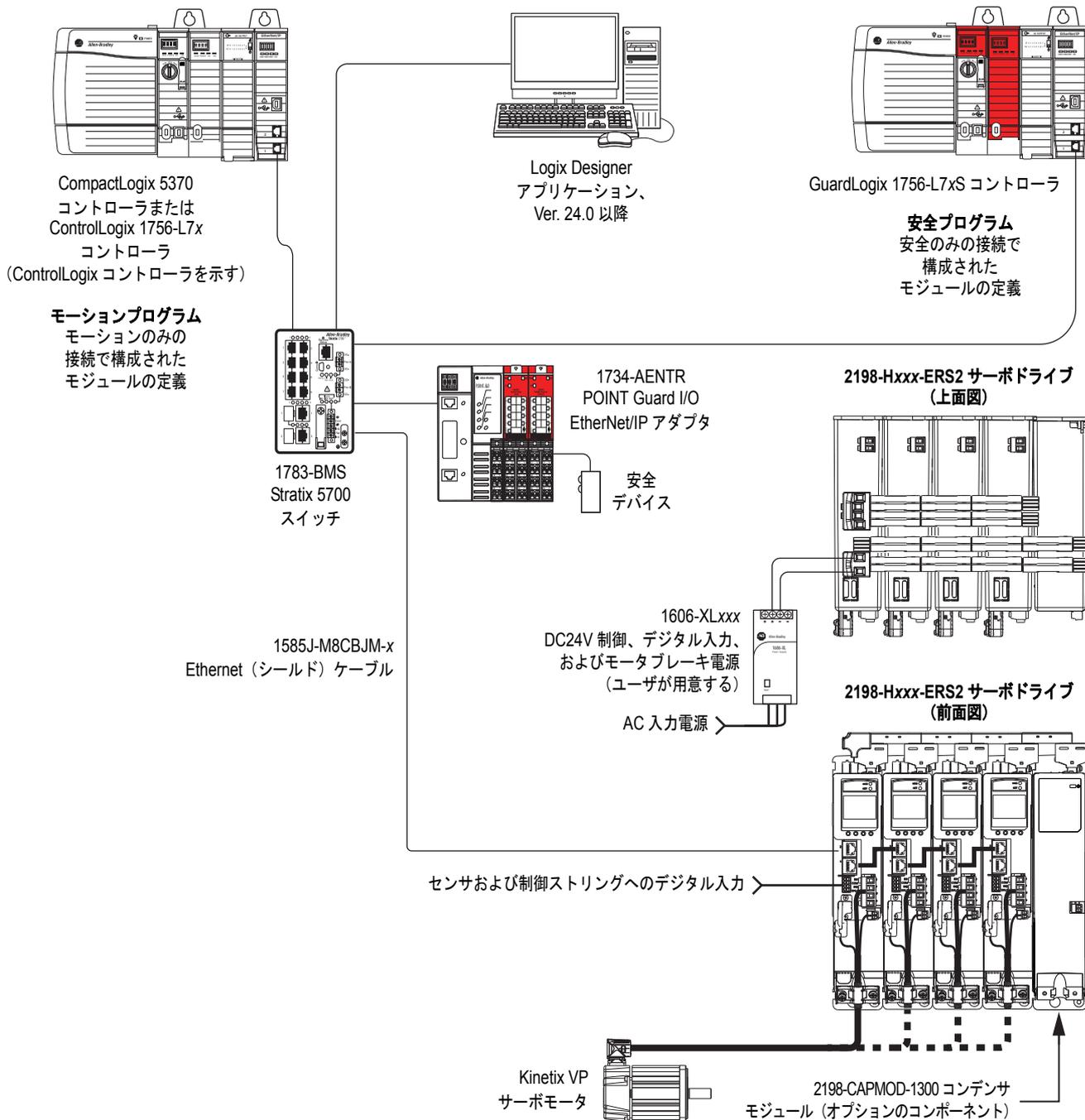
### モーションおよび安全構成 (1 台のコントローラ)



この例では、非安全コントローラがモーションのみの接続を行ない、もう 1 台の GuardLogix セーフティコントローラが 2198-Hxxx-ERS2 ドライブとの安全のみの接続を行なっています。

**重要** モーションのみおよび安全のみの接続によるアプリケーションで 2 台のコントローラを使用する場合、安全のみの接続は 1756-L7xS GuardLogix セーフティコントローラ、モーションのみの接続は ControlLogix 1756-L7x または CompactLogix 5370 コントローラとなります。

**モーションおよび安全構成（複数台のコントローラ）**



# ロータリモーションの性能仕様

これらのロータリモータのファミリーは、Kinetix 5500 サーボドライブと使用できます。

ロータリモータのファミリー	参照ページ
Kinetix VP (Bulletin VPL) 低イナーシャモータ	44
Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品用モータ	47
Kinetix VP (Bulletin VPS) ステンレススチール製のモータ	50
MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータ	50
MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ	52
MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータ	53
MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ	54

Kinetix 5500 ドライブシステムと VP モータの組合せ（ケーブルのカタログ番号の選択とトルク / 速度曲線を含む）については、『Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド』（Pub.No.[GMC-RM009](#)）を参照してください。

## 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのモータ / ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## Bulletin VPL モータの性能仕様（Kinetix 5500 ドライブ付き）

### 性能仕様（Kinetix 5500（200V クラス動作）ドライブ付き）

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
VPL-A0631E	4500	1.20	0.46 (4.0)	3.50	1.12 (9.91)	0.19 (0.25)	4500	2198-H003-ERSx
				4.20	1.33 (12.0)			2198-H008-ERSx
VPL-A0631M	7200	1.92	0.46 (4.0)	6.48	1.33 (12.0)	0.28 (0.38)	7200	2198-H008-ERSx
VPL-A0632F	4800	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.39 (0.52)	4800	2198-H008-ERSx
VPL-A0633C	3000	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.37 (0.50)	3000	2198-H008-ERSx
VPL-A0633F	4500	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.44 (0.59)	4500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0751E	4800	2.90	1.01 (9.0)	8.80	2.20 (19.0)	0.50 (0.67)	4800	2198-H008-ERSx
				9.12	2.27 (20.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A0752C	3300	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.49 (0.66)	3300	2198-H015-ERSx
VPL-A0752E	4800	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.66 (0.88)	4800	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753C	3300	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.59 (0.79)	3300	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A0753E	4600	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.80 (1.07)	4600	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1001C	2800	3.61	1.93 (17.0)	10.38	3.22 (28.0)	0.56 (0.75)	2800	2198-H008-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPL-A1001M	6500	7.15	1.95 (17.0)	20.20	3.31 (29.0)	1.29 (1.73)	6500	2198-H015-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1002C	3000	6.24	3.39 (30.0)	20.33	6.80 (60.0)	1.03 (1.38)	3000	2198-H015-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
VPL-A1002F	5000	10.04	3.26 (29.0)	34.30	6.77 (60.0)	1.60 (2.14)	5000	2198-H025-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003C	2250	6.14	4.18 (37.0)	20.20	9.76 (86.0)	0.87 (1.17)	2250	2198-H015-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPL-A1003E	3750	9.58	4.18 (37.0)	28.80	9.76 (86.0)	1.31 (1.76)	3750	2198-H025-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPL-A1003F	5500	15.62	4.18 (37.0)	50.0	10.25 (90.0)	1.90 (2.55)	5500	2198-H040-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H070-ERSx
VPL-A1152B	2150	6.17	5.10 (45.0)	21.19	10.95 (96.0)	1.02 (1.37)	2150	2198-H015-ERSx
					13.12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-A1152E	3300	10.60	5.08 (45.0)	32.10	12.14 (107)	1.47 (1.97)	3300	2198-H025-ERSx
					13.12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-A1152F	5000	13.56	4.70 (42.0)	45.80	13.12 (116)	2.16 (2.90)	5000	2198-H040-ERSx
VPL-A1153C	2300	8.88	6.55 (58.0)	33.0	18.30 (162)	1.35 (1.81)	2300	2198-H025-ERSx
					20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303B	1950	10.34	8.80 (78.0)	31.0	19.85 (175)	1.61 (2.16)	1950	2198-H025-ERSx
					20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-A1303F	4000	18.60	7.75 (69.0)	62.0	15.36 (136)	2.50 (3.35)	4000	2198-H040-ERSx
					20.72 (183)			2198-H070-ERSx
VPL-A1304A	1600	9.43	10.29 (91.0)	33.76	25.03 (221)	1.55 (2.08)	1600	2198-H025-ERSx
					28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-A1304D	3000	18.40	10.20 (90.0)	58.0	21.48 (190)	2.60 (3.50)	3000	2198-H040-ERSx
					27.10 (240)			2198-H070-ERSx
VPL-A1306C	2000	14.78	13.38 (118)	55.83	28.50 (252)	2.13 (2.86)	2000	2198-H040-ERSx
					34.62 (306)			2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) とドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストールトルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
VPL-B0631T	8000	1.20	0.46 (4.0)	3.50	1.12 (10.0)	0.31 (0.42)	8000	2198-H003-ERSx
				4.20	1.33 (12.0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0631U	8000	1.92	0.46 (4.0)	6.48	1.33 (12.0)	0.31 (0.42)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0632F	4600	1.20	0.93 (8.0)	3.50	2.26 (20.0)	0.37 (0.50)	4600	2198-H003-ERSx
				4.20	2.69 (24.0)			2198-H008-ERSx
VPL-B0632T	8000	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.54 (0.72)	8000	2198-H008-ERSx
VPL-B0633M	6700	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.57 (0.76)	6500	2198-H008-ERSx
VPL-B0633T	8000	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.57 (0.76)	6500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0751M	8000	2.90	1.01 (9.0)	8.80	2.20 (19.0)	0.54 (0.72)	8000	2198-H008-ERSx
				9.12	2.27 (20.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752E	4900	2.70	1.61 (14.0)	8.80	4.10 (36.0)	0.67 (0.90)	4900	2198-H008-ERSx
				9.45	4.39 (39.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B0752F	7000	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.80 (1.07)	7000	2198-H015-ERSx
VPL-B0752M	8000	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.81 (1.09)	8000	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753E	4500	3.80	2.28 (20.0)	13.30	7.35 (65.0)	0.81 (1.09)	4500	2198-H015-ERSx
VPL-B0753F	6600	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.65 (0.87)	4500	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B0753M	8000	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.82 (1.10)	6000	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1001M	6000	3.61	1.93 (17.0)	10.38	3.22 (28.0)	1.14 (1.53)	6000	2198-H008-ERSx
					3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002E	3300	3.44	3.39 (30.0)	10.69	6.47 (57.0)	1.12 (1.50)	3300	2198-H008-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1002M	6000	6.24	3.39 (30.0)	20.33	6.80 (60.0)	1.86 (2.49)	6000	2198-H015-ERSx
					7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003C	2500	3.41	4.18 (37.0)	10.61	9.29 (82.0)	0.96 (1.29)	2500	2198-H008-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H015-ERSx
VPL-B1003F	4750	6.14	4.18 (37.0)	20.20	9.76 (86.0)	1.65 (2.21)	4750	2198-H015-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPL-B1003T	7000	9.58	4.18 (37.0)	28.80	9.76 (86.0)	1.77 (2.37)	7000	2198-H025-ERSx
					11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPL-B1152C	2250	3.13	5.10 (45.0)	10.74	10.80 (95.0)	1.06 (1.42)	2250	2198-H008-ERSx
					13.12 (116)			2198-H015-ERSx
VPL-B1152F	4500	6.17	5.10 (45.0)	21.19	10.95 (97.0)	1.40 (1.88)	4000	2198-H015-ERSx
					13.12 (116)			2198-H025-ERSx
VPL-B1152T	6500	10.81	5.08 (45.0)	32.10	12.14 (107)	2.29 (3.07)	6500	2198-H025-ERSx
					13.12 (116)			2198-H040-ERSx
VPL-B1153E	3200	6.13	6.55 (58.0)	21.33	16.85 (149)	1.75 (2.35)	3200	2198-H015-ERSx
					20.33 (180)			2198-H025-ERSx
VPL-B1153F	5000	8.88	6.55 (58.0)	33.0	18.30 (162)	2.30 (3.08)	5000	2198-H025-ERSx
					20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPL-B1303C	2250	6.30	8.80 (78.0)	18.47	19.83 (175)	1.83 (2.45)	2250	2198-H015-ERSx
					20.72 (183)			2198-H025-ERSx

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
VPL-B1303F	4000	10.10	8.80 (78.0)	31.0	19.85 (175)	2.82 (3.78)	4000	2198-H025-ERSx
					20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPL-B1304C	2150	7.0	10.29 (91.0)	22.3	22.55 (199)	1.75 (2.35)	2150	2198-H015-ERSx
					28.45 (252)			2198-H025-ERSx
VPL-B1304E	3500	9.44	10.29 (91.0)	33.76	25.03 (221)	2.82 (3.78)	3500	2198-H025-ERSx
					28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306C	2500	10.80	13.38 (118)	32.94	31.21 (276)	2.46 (3.30)	2500	2198-H025-ERSx
					34.62 (306)			2198-H040-ERSx
VPL-B1306F	4250	14.78	13.38 (118)	55.83	28.50 (252)	2.95 (3.95)	4250	2198-H040-ERSx
					34.62 (306)			2198-H070-ERSx
VPL-B1651C	2750	10.21	11.50 (102)	29.29	21.68 (192)	2.32 (3.11)	2750	2198-H025-ERSx
					22.45 (199)			2198-H040-ERSx
VPL-B1651F	4750	17.60	11.43 (101)	57.27	18.02 (159)	4.38 (5.87)	4750	2198-H040-ERSx
					22.45 (199)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652C	2700	16.0	19.40 (172)	49.88	44.78 (396)	4.18 (5.60)	2700	2198-H040-ERSx
					48.60 (430)			2198-H070-ERSx
VPL-B1652F	4000	18.60	17.60 (156)	60.00	48.60 (430)	4.77 (6.40)	4000	2198-H070-ERSx
VPL-B1653C	2300	17.75	25.76 (228)	45.90	55.14 (488)	4.38 (5.87)	2300	2198-H040-ERSx
				55.60	66.70 (590)			2198-H070-ERSx
VPL-B1653D	3000	18.60	24.20 (214)	68.00	67.80 (600)	5.50 (7.30)	3000	2198-H070-ERSx
VPL-B1654B	1850	15.54	32.97 (292)	45.90	65.38 (578)	5.55 (7.44)	1850	2198-H040-ERSx
				55.75	79.30 (702)			2198-H070-ERSx
VPL-B1654D	3000	24.47	32.0 (283)	81.30	75.30 (666)	7.16 (9.60)	3000	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) とドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin VPF モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
VPF-A0632F	4800	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.36 (0.48)	4800	2198-H008-ERSx
VPF-A0633C	3000	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.37 (0.50)	3000	2198-H008-ERSx
VPF-A0633F	4500	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.47 (0.63)	4500	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPF-A0752C	3300	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.49 (0.66)	3300	2198-H015-ERSx
VPF-A0752E	4800	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.63 (0.84)	4800	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A0753C	3300	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.59 (0.79)	3300	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A0753E	4600	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.76 (1.02)	4600	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1001C	2800	3.61	1.93 (17.0)	8.80	3.22 (28.0)	0.56 (0.75)	2800	2198-H008-ERSx
				10.38	3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
VPF-A1001M	6500	7.15	1.95 (17.0)	17.70	3.31 (29.0)	1.29 (1.73)	6500	2198-H015-ERSx
				20.20	3.78 (33.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002C	3000	6.24	3.39 (30.0)	17.70	6.80 (60.0)	1.03 (1.38)	3000	2198-H015-ERSx
				20.33	7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1002F	5000	10.04	3.26 (29.0)	28.30	6.77 (60.0)	1.60 (2.14)	5000	2198-H025-ERSx
				34.30	7.82 (69.0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003C	2250	6.14	4.18 (37.0)	17.70	9.76 (86.0)	0.83 (1.11)	2250	2198-H015-ERSx
				20.20	11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPF-A1003E	3750	9.58	4.18 (37.0)	28.30	9.76 (86.0)	1.25 (1.67)	3750	2198-H025-ERSx
				28.80	11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPF-A1003F	5500	15.62	4.18 (37.0)	45.90	10.25 (90.0)	1.81 (2.42)	5500	2198-H040-ERSx
				50.0	11.15 (99.0)			2198-H070-ERSx
VPF-A1153C	2300	8.88	6.50 (58.0)	28.30	18.30 (162)	1.16 (1.56)	2300	2198-H025-ERSx
				33.0	20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303B	1950	10.34	8.80 (78.0)	28.30	19.85 (175)	1.53 (2.05)	1950	2198-H025-ERSx
				31.0	20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-A1303F	4000	18.60	7.75 (69.0)	45.90	15.36 (136)	2.25 (3.02)	4000	2198-H040-ERSx
				62.0	20.72 (183)			2198-H070-ERSx
VPF-A1304A	1600	9.43	10.29 (91.0)	28.30	25.03 (221)	1.47 (1.98)	1600	2198-H025-ERSx
				33.76	28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-A1304D	3000	18.40	10.20 (90.0)	45.90	21.48 (190)	1.98 (2.65)	3000	2198-H040-ERSx
				58.0	27.10 (240)			2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) とドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力の ときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
VPF-B0632F	4600	1.20	0.93 (8.0)	3.50	2.26 (20.0)	0.34 (0.46)	4600	2198-H003-ERSx
				4.20	2.69 (24.0)			2198-H008-ERSx
VPF-B0632T	8000	2.55	0.93 (8.0)	8.75	2.69 (24.0)	0.41 (0.55)	8000	2198-H008-ERSx
VPF-B0633M	6700	2.50	1.27 (11.0)	8.75	4.09 (36.0)	0.49 (0.66)	6700	2198-H008-ERSx
VPF-B0633T	8000	3.52	1.27 (11.0)	8.80	2.87 (25.0)	0.48 (0.64)	8000	2198-H008-ERSx
				12.60	4.09 (36.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752E	4900	2.70	1.61 (14.0)	8.80	4.10 (36.0)	0.64 (0.86)	4900	2198-H008-ERSx
				9.45	4.39 (39.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B0752F	7000	3.80	1.61 (14.0)	13.30	4.39 (39.0)	0.76 (1.02)	7000	2198-H015-ERSx
VPF-B0752M	8000	4.90	1.61 (14.0)	17.70	4.10 (36.0)	0.77 (1.04)	8000	2198-H015-ERSx
				18.90	4.39 (39.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B0753E	4500	3.80	2.28 (20.0)	13.30	7.35 (65.0)	0.77 (1.04)	4500	2198-H015-ERSx
VPF-B0753F	6600	4.09	2.16 (19.0)	17.70	6.55 (58.0)	0.61 (0.82)	6600	2198-H015-ERSx
				18.90	7.02 (62.0)			2198-H025-ERSx

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストールトルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力の ときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
VPF-B0753M	8000	6.12	2.28 (20.0)	17.70	5.13 (45.0)	0.78 (1.05)	8000	2198-H015-ERSx
				25.34	7.35 (65.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1001M	6000	3.61	1.93 (17.0)	8.80	3.22 (28.0)	1.14 (1.53)	6000	2198-H008-ERSx
				10.38	3.78 (33.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002E	3300	3.44	3.39 (30.0)	8.80	6.47 (57.0)	1.12 (1.50)	3300	2198-H008-ERSx
				10.69	7.82 (69.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1002M	6000	6.24	3.39 (30.0)	17.70	6.80 (60.0)	1.86 (2.49)	6000	2198-H015-ERSx
				20.33	7.82 (69.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003C	2500	3.41	4.18 (37.0)	8.80	9.29 (82.0)	0.91 (1.23)	2500	2198-H008-ERSx
				10.61	11.15 (99.0)			2198-H015-ERSx
VPF-B1003F	4750	6.14	4.18 (37.0)	17.70	9.76 (86.0)	1.57 (2.10)	4750	2198-H015-ERSx
				20.20	11.15 (99.0)			2198-H025-ERSx
VPF-B1003T	7000	9.58	4.18 (37.0)	28.30	9.76 (86.0)	1.68 (2.25)	7000	2198-H025-ERSx
				28.80	11.15 (99.0)			2198-H040-ERSx
VPF-B1153E	3200	6.13	6.50 (58.0)	17.70	16.85 (149)	1.40 (2.88)	3200	2198-H015-ERSx
				21.33	20.33 (180)			2198-H025-ERSx
VPF-B1153F	5000	8.88	6.50 (58.0)	28.30	18.30 (162)	2.49 (2.00)	5000	2198-H025-ERSx
				33.0	20.33 (180)			2198-H040-ERSx
VPF-B1303C	2250	6.30	8.80 (78.0)	17.70	19.83 (175)	1.74 (2.33)	2250	2198-H015-ERSx
				18.47	20.72 (183)			2198-H025-ERSx
VPF-B1303F	4000	10.10	8.80 (78.0)	28.30	19.85 (175)	2.54 (3.40)	4000	2198-H025-ERSx
				31.0	20.72 (183)			2198-H040-ERSx
VPF-B1304C	2150	7.0	10.29 (91.0)	17.70	22.55 (199)	1.49 (2.00)	2150	2198-H015-ERSx
				22.3	28.45 (252)			2198-H025-ERSx
VPF-B1304E	3500	9.44	10.29 (91.0)	28.30	25.03 (221)	2.40 (3.21)	3500	2198-H025-ERSx
				33.76	28.45 (252)			2198-H040-ERSx
VPF-B1652C	2700	16.0	19.40 (172)	45.90	44.78 (396)	4.18 (5.60)	2700	2198-H040-ERSx
				49.88	48.60 (430)			2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) とドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin VPS モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンド インチ)	モータ定格出力 kW (HP)	モータ定格出力 のときの速度 rpm	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
VPS-B1304D	3000	7.1	8.1 (72.0)	17.7	17.9 (158)	1.40	3000	2198-H015-ERSx
				26.0	27.1 (240)			2198-H025-ERSx
VPS-B1653D	3000	17.0	21.0 (186)	45.9	50.1 (443)	3.29	3000	2198-H040-ERSx
				68.0	67.8 (600)			2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) とドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPL モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのモータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) モータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2198-H003-ERSx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2198-H008-ERSx
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2198-H015-ERSx
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.4)	0.37	2198-H015-ERSx
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	2198-H015-ERSx
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18.6)	23.0	8.2 (73.0)	0.86	2198-H025-ERSx
MPL-A310F	3000	3.24	1.58 (14.0)	8.80	3.44 (30.4)	0.46	2198-H008-ERSx
				9.30	3.61 (31.9)		2198-H015-ERSx
MPL-A310P	5000	4.91	1.58 (14.0)	14.0	3.61 (31.9)	0.73	2198-H015-ERSx
MPL-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	19.3	7.91 (70.0)	1.0	2198-H025-ERSx
MPL-A320P	5000	9.00	3.05 (27.0)	28.3	7.60 (44.8)	1.3	2198-H025-ERSx
				29.5	7.91 (70.0)		2198-H040-ERSx
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37.0)	38.0	11.1 (98.2)	1.8	2198-H040-ERSx
MPL-A420P	5000	12.9	4.79 (42.3)	46.0	13.6 (119)	2.0	2198-H040-ERSx
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	45.0	19.8 (175)	1.8	2198-H040-ERSx
MPL-A430P	5000	16.80	5.99 (52.9)	67.0	19.8 (175)	2.2	2198-H070-ERSx
MPL-A4530F	2800	13.40	8.36 (74.0)	42.0	20.3 (179)	1.9	2198-H040-ERSx
MPL-A4530K	4000	19.50	8.13 (71.9)	62.0	20.3 (179)	2.5	2198-H070-ERSx
MPL-A4540C	1500	9.55	10.30 (91.1)	28.3	26.23 (232)	1.5	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (239)		2198-H040-ERSx
MPL-A4540F	3000	18.40	10.19 (90.1)	45.9	22.09 (195)	2.6	2198-H040-ERSx
				58.0	27.1 (239)		2198-H070-ERSx
MPL-A4560F	3000	22.0	14.1 (125)	66.0	34.4 (305)	3.0	2198-H070-ERSx
MPL-A520K	4000	15.0	10.77 (95.2)	65.0	24.2 (214)	3.5	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2198-H003-ERSx
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2198-H008-ERSx
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	2198-H008-ERSx
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2198-H008-ERSx
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	8.80	3.67 (32.5)	0.62	2198-H008-ERSx
				11.3	4.74 (41.9)		2198-H015-ERSx
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	8.80	6.39 (56.6)	0.86	2198-H008-ERSx
				11.3	8.20 (73.0)		2198-H015-ERSx
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14.1)	7.10	3.6 (32)	0.77	2198-H008-ERSx
MPL-B320P	5000	4.5	3.10 (27)	14.0	8.2 (72.5)	1.5	2198-H015-ERSx
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	17.7	10.4 (92.0)	1.8	2198-H015-ERSx
				19.0	11.1 (98)		2198-H025-ERSx
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	17.7	11.3 (100)	1.9	2198-H015-ERSx
				22.0	13.5 (119)		2198-H025-ERSx
MPL-B430P	5000	9.2	6.55 (58)	28.3	17.6 (156)	2.2	2198-H025-ERSx
				32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	17.7	17.7 (157)	2.1	2198-H015-ERSx
				21.0	20.3 (180)		2198-H025-ERSx
MPL-B4530K	4000	9.9	8.25 (73)	28.3	18.7 (166)	2.6	2198-H025-ERSx
				31.0	20.3 (179)		2198-H040-ERSx
MPL-B4540F	3000	9.1	10.20 (90)	28.3	26.2 (232)	2.6	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPL-B4560F	3000	11.3	13.85 (123)	28.3	28.4 (251)	3.2	2198-H025-ERSx
		11.8	14.0 (124)	36.0	34.4 (304)		2198-H040-ERSx
MPL-B520K	4000	11.3	10.4 (92)	28.3	20.6 (182)	3.5	2198-H025-ERSx
		11.5	10.7 (95)	33.0	23.2 (205)		2198-H040-ERSx
MPL-B540D	2000	10.5	19.4 (172)	23.0	41.0 (362)	3.4	2198-H025-ERSx
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	5.4	2198-H070-ERSx
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	68.0	67.8 (600)	5.5	2198-H070-ERSx
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	81.3	78.9 (698)	7.1	2198-H070-ERSx
MPL-B580J	3800	32.0	34.0 (301)	81.3	71.52 (633)	7.9	2198-H070-ERSx
MPL-B640F	3000	32.0	36.7 (325)	65.0	72.3 (640)	6.1	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPM モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのモータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) モータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	28.3	6.2 (54.9)	0.90	2198-H025-ERSx
					30.5	6.6 (58.4)		2198-H040-ERSx
MPM-A1152F	3000	5000	11.30	4.4 (38.9)	28.3	9.4 (83.2)	1.40	2198-H025-ERSx
			11.93	4.7 (41.6)	44.8	13.5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-A1153F	3000	5000	16.18	6.5 (57.5)	45.9	15.3 (135)	1.45	2198-H040-ERSx
					64.5	19.8 (175)		2198-H070-ERSx
MPM-A1302F	3000	4500	17.28	6.6 (58.4)	45.9	12.7 (112)	1.65	2198-H040-ERSx
					50.2	13.5 (119)		2198-H070-ERSx
MPM-A1304F	3000	4000	19.65	9.3 (82.0)	45.9	18.6 (165)	2.20	2198-H040-ERSx
					48.3	19.3 (171)		2198-H070-ERSx
MPM-A1651F	3000	5000	30.96	10.7 (94.7)	73.8	20.5 (181)	2.50	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

### 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	8.8	6.0 (53.1)	0.75	2198-H008-ERSx
					9.9	6.6 (58.0)		2198-H015-ERSx
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	17.7	5.3 (46.9)	0.90	2198-H015-ERSx
					20.5	5.9 (52.2)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2198-H015-ERSx
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	17.7	11.7 (103)	1.40	2198-H015-ERSx
					21.1	13.5 (119)		2198-H025-ERSx
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	28.3	10.7 (94.7)	1.40	2198-H025-ERSx
					37.9	13.5 (119)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	17.7	16.9 (149)	1.40	2198-H015-ERSx
					21.6	19.8 (175)		2198-H025-ERSx
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.5 (57.5)	28.3	17.9 (158)	1.40	2198-H025-ERSx
					32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.5 (57.5)	45.9	14.8 (131)	1.45	2198-H040-ERSx
					55.5	16.5 (146)		2198-H070-ERSx
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	22.1	13.5 (119)	1.65	2198-H025-ERSx
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	32.4	13.5 (119)	1.65	2198-H040-ERSx
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.7 (59.3)	43.4	13.5 (119)	1.65	2198-H040-ERSx
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	17.7	22.8 (202)	2.00	2198-H015-ERSx
					21.5	27.1 (240)		2198-H025-ERSx
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	28.3	23.4 (207)	2.20	2198-H025-ERSx
					34.2	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	60.6	27.1 (240)	2.20	2198-H070-ERSx

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	28.3	22.7 (201)	2.50	2198-H025-ERSx
					29.2	23.2 (205)		2198-H040-ERSx
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	45.9	21.9 (194)	2.50	2198-H040-ERSx
					50.9	23.2 (205)		2198-H070-ERSx
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.4 (101)	56.8	23.2 (205)	2.50	2198-H070-ERSx
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.0 (142)	33.6	40.0 (354)	3.80	2198-H040-ERSx
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	60.5	48.0 (425)	4.30	2198-H070-ERSx
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	84.1	48.0 (425)	4.30	2198-H070-ERSx
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	59.2	67.8 (600)	4.60	2198-H070-ERSx
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	72.9	62.0 (549)	5.10	2198-H070-ERSx
MPM-B2152C	1500	2500	27.40	36.7 (325)	55.4	72.3 (640)	5.60	2198-H070-ERSx
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	60.0	101.1 (895)	6.80	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPF モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのモータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) モータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 550 0 ドライブ (AC240V 入力)
MPF-A310P	5000	4.50	1.58 (14.0)	14.0	3.61 (31.9)	0.73	2198-H015-ERSx
MPF-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.7	7.33 (64.9)	1.0	2198-H015-ERSx
				19.3	7.91 (70.0)		2198-H025-ERSx
MPF-A320P	5000	9.00	3.05 (27.0)	28.3	7.59 (67.2)	1.3	2198-H025-ERSx
				29.5	7.91 (70.0)		2198-H040-ERSx
MPF-A330P	5000	12.0	3.85 (34.0)	38.0	10.32 (91.2)	1.6	2198-H040-ERSx
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	45.0	19.82 (175)	1.8	2198-H040-ERSx
MPF-A430P	5000	16.80	5.94 (52.5)	45.9	14.4 (127)	1.9	2198-H040-ERSx
				67.0	19.80 (175)		2198-H070-ERSx
MPF-A4530K	4000	19.50	8.08 (71.4)	62.0	20.30 (179)	2.3	2198-H070-ERSx
MPF-A4540F	3000	18.40	10.15 (89.7)	45.9	22.09 (195)	2.5	2198-H040-ERSx
				58.0	27.10 (239)		2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPF-B310P	5000	2.30	1.60 (14)	7.10	3.6 (32)	0.77	2198-H008-ERSx
MPF-B320P	5000	4.24	3.10 (27)	14.0	7.8 (69)	1.5	2198-H015-ERSx
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	17.7	10.4 (92.0)	1.6	2198-H015-ERSx
				19.0	11.1 (98)		2198-H025-ERSx
MPF-B430P	5000	9.20	6.55 (58)	28.3	17.6 (156)	2.0	2198-H025-ERSx
				32.0	19.8 (175)		2198-H040-ERSx
MPF-B4530K	4000	9.90	8.25 (73)	28.3	18.7 (165)	2.4	2198-H025-ERSx
				31.0	20.3 (179)		2198-H040-ERSx
MPF-B4540F	3000	9.10	10.20 (90)	28.3	26.2 (232)	2.5	2198-H025-ERSx
				29.0	27.1 (240)		2198-H040-ERSx
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	4.1	2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのモータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) モータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
MPS-A330P	5000	9.80	3.60 (32.0)	28.3	8.79 (77.8)	1.3	2198-H025-ERSx
				38.0	11.10 (98.2)		2198-H040-ERSx
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	45.9	22.84 (202)	1.4	2198-H040-ERSx
				56.0	27.1 (240)		2198-H070-ERSx

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	定格最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW (HP)	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPS-B330P	5000	4.9	3.60 (32)	17.7	10.5 (92.9)	1.3	2198-H015-ERSx
				19.0	11.0 (97.2)		2198-H025-ERSx
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	17.7	19.2 (170)	1.4	2198-H015-ERSx
				26.0	27.1 (240)		2198-H025-ERSx
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	45.9	49.7 (440)	3.5	2198-H040-ERSx
				68.0	67.8 (600)		2198-H070-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

# リニアモーションの性能仕様

これらのリニアモーションのファミリーは、Kinetix 5500 サーボドライブと使用できます。

リニアモーションのファミリー	参照ページ
LDAT シリーズ一体型リニアスラスト	55
MP シリーズ (Bulletin MPAS、ボールスクリュー) 一体型リニアステージ	62
MP シリーズ (Bulletin MPAR) 電動シリンダ	63
MP シリーズ (Bulletin MPAL) ヘビードューティ電動シリンダ	64

Kinetix 5500 ドライブシステムの組合せ(ケーブルのカタログ番号の選択と力/速度曲線を含む)については、『Kinetix 5500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM009](#))を参照してください。

## 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのアクチュエータ/ドライブの組合せが含まれていないわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## LDAT シリーズの性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのアクチュエータには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) フィードバック・コンバータ・キットが必要です。

### 性能仕様 (200V クラスドライブ動作およびフレーム 30 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 5500 (AC240V 入力)
LDAT-S031010-DDx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DDx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DDx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DDx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DDx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EDx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EDx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EDx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DDx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DDx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DDx							
LDAT-S033010-EDx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EDx							
LDAT-S033040-EDx							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (200V クラスドライブ動作およびフレーム 50 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストールカ N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストールカ N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 5500 (AC240V 入力)
LDAT-S051010-DDx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3.7					0.38	
LDAT-S051030-DDx	4.1					0.42	
LDAT-S051040-DDx	4.4					0.44	
LDAT-S051050-DDx	4.7					0.46	
LDAT-S052010-DDx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4.8					0.97	
LDAT-S052030-DDx	5.00					1.01	
LDAT-S052040-DDx						1.01	
LDAT-S052050-DDx						1.01	
LDAT-S052010-EDx ... LDAT-S052050-EDx	2.6	3.1		11.4		0.50	2198-H015-ERSx
LDAT-S053010-DDx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5.0					1.53	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx	5.0			1.53			
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	1.7			3.1		11.4	
LDAT-S054010-DDx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5.0					2.05	
LDAT-S054010-EDx ... LDAT-S054050-EDx	2.6			6.2		22.7	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (200V クラスドライブ動作およびフレーム 70 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 5500 (AC240V 入力)
LDAT-S072010-DDx ... LDAT-S072070-DDx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2198-H025-ERSx
LDAT-S072010-EDx ... LDAT-S072070-EDx	1.7	3.0		11.0		0.47	2198-H015-ERSx
LDAT-S073010-DDx ... LDAT-S073070-DDx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2198-H040-ERSx
LDAT-S073010-EDx ... LDAT-S073070-EDx	1.2	3.0		10.9		0.41	2198-H015-ERSx
LDAT-S074010-DDx ... LDAT-S074070-DDx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2198-H040-ERSx
LDAT-S074010-EDx ... LDAT-S074070-EDx	1.8	6.0		21.7		0.95	2198-H025-ERSx
LDAT-S076010-DDx ... LDAT-S076070-DDx	3.5	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	3.17	2198-H070-ERSx
LDAT-S076010-EDx ... LDAT-S076070-EDx	1.8	9.1		33.2		1.45	2198-H040-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (200V クラスドライブ動作およびフレーム 100 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 5500 (AC240V 入力)
LDAT-S102010-DDx ... LDAT-S102090-DDx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2198-H025-ERSx
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	1.3	2.9		10.5		0.42	2198-H015-ERSx
LDAT-S103010-DDx ... LDAT-S103090-DDx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2198-H040-ERSx
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx	0.9	2.9		10.5		0.30	2198-H015-ERSx
LDAT-S104010-DDx ... LDAT-S104090-DDx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2198-H040-ERSx
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	1.3	5.7		21.0		0.86	2198-H025-ERSx
LDAT-S106010-DDx ... LDAT-S106090-DDx	2.7	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	2.94	2198-H070-ERSx
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx	1.3	8.6		31.5		1.28	2198-H040-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（200V クラスドライブ動作およびフレーム 150 リニアスラスト付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 5500 (AC240V 入力)
LDAT-S152010-DDx ... LDAT-S152090-DDx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2198-H025-ERSx
LDAT-S152010-EDx ... LDAT-S152090-EDx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2198-H015-ERSx
LDAT-S153010-DDx ... LDAT-S153090-DDx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-DDx ... LDAT-S154090-DDx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx ... LDAT-S154090-EDx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx ... LDAT-S156090-DDx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx ... LDAT-S156090-EDx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2198-H025-ERSx

**性能仕様（400V クラスドライブ動作およびフレーム 30 リニアスラスト付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S031010-DDx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2198-H015-ERSx
LDAT-S031020-DDx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DDx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DDx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DDx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2198-H025-ERSx
LDAT-S032020-DDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DDx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EDx	3.1	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.40	2198-H015-ERSx
LDAT-S032020-EDx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EDx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EDx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DDx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2198-H040-ERSx
LDAT-S033020-DDx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DDx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DDx						0.95	
LDAT-S033010-EDx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2198-H015-ERSx
LDAT-S033020-EDx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EDx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EDx						0.91	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (400V クラスドライブ動作およびフレーム 50 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S051010-DDx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2198-H015-ERSx
LDAT-S051020-DDx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-DDx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-DDx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-DDx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-DDx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2198-H025-ERSx
LDAT-S052020-DDx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-DDx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-DDx							
LDAT-S052050-DDx							
LDAT-S052010-EDx	3.7	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	0.80	2198-H015-ERSx
LDAT-S052020-EDx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-EDx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-EDx							
LDAT-S052050-EDx							
LDAT-S053010-DDx	4.1	9.4	509 (114)	34.2	1453 (327)	1.56	2198-H040-ERSx
LDAT-S053020-DDx	5.0					1.87	
LDAT-S053030-DDx ... LDAT-S053050-DDx							
LDAT-S053010-EDx ... LDAT-S053050-EDx	3.5	3.1		11.4		1.04	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	2198-H040-ERSx
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5.00					2.53	
LDAT-S054010-EDx	4.4					1.87	
LDAT-S054020-EDx ... LDAT-S054050-EDx	5.0	6.2		22.7		2.05	2198-H025-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (400V クラスドライブ動作およびフレーム 70 リニアスラスト付き)

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S072010-DDx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2198-H025-ERSx
LDAT-S072020-DDx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-DDx ... LDAT-S072070-DDx							
LDAT-S072010-EDx	3.5	3.0	364 (82)	11.0	1055 (237)	1.03	2198-H015-ERSx
LDAT-S072020-EDx							
LDAT-S072070-EDx							
LDAT-S073010-DDx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	2198-H040-ERSx
LDAT-S073020-DDx	5.0					2.50	
LDAT-S073070-DDx							
LDAT-S073010-EDx	2.4	3.0	554 (125)	10.9	1576 (354)	1.01	2198-H015-ERSx
LDAT-S073070-EDx							
LDAT-S074010-DDx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	2198-H040-ERSx
LDAT-S074020-DDx	5.0					3.30	
LDAT-S074070-DDx							
LDAT-S074010-EDx	3.5	6.0	730 (164)	21.7	2088 (469)	2.08	2198-H025-ERSx
LDAT-S074070-EDx							
LDAT-S076010-DDx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	2198-H070-ERSx
LDAT-S076020-DDx							
LDAT-S076070-DDx							
LDAT-S076010-EDx	3.5	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	3.18	2198-H040-ERSx
LDAT-S076070-EDx							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (400V クラスドライブ動作およびフレーム 100 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S102010-DDx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2198-H025-ERSx
LDAT-S102020-DDx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DDx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-DDx							
LDAT-S102050-DDx ... LDAT-S102090-DDx							
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	2.6	2.9	10.5	0.96	2198-H015-ERSx		
LDAT-S103010-DDx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2198-H040-ERSx
LDAT-S103020-DDx	5.0					2.93	
LDAT-S103030-DDx ... LDAT-S103090-DDx							
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx	1.8	2.9	10.5	0.92	2198-H015-ERSx		
LDAT-S104010-DDx	4.1	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2198-H040-ERSx
LDAT-S104020-DDx	5.0					4.29	
LDAT-S104030-DDx ... LDAT-S104090-DDx							
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	2.7	5.7	21.0	2.07	2198-H025-ERSx		
LDAT-S106010-DDx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2198-H070-ERSx
LDAT-S106020-DDx ... LDAT-S106090-DDx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx	2.7					8.6	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (400V クラスドライブ動作およびフレーム 150 リニアスラスト付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S152010-DDx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2198-H025-ERSx
LDAT-S152020-DDx ... LDAT-S152090-DDx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EDx ... LDAT-S152090-EDx	1.8					2.7	
LDAT-S153010-DDx ... LDAT-S153090-DDx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2198-H040-ERSx
LDAT-S153010-EDx ... LDAT-S153090-EDx	1.2	2.7		9.1		0.80	2198-H015-ERSx

## 性能仕様（400V クラスドライブ動作およびフレーム 150 リニアスラスト付き）（続き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 5500 (AC480V 入力)
LDAT-S154010-DDx ... LDAT-S154090-DDx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	3.83	2198-H040-ERSx
LDAT-S154010-EDx ... LDAT-S154090-EDx	1.8	5.3		19.5		1.78	2198-H025-ERSx
LDAT-S156010-DDx ... LDAT-S156090-DDx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	5.85	2198-H070-ERSx
LDAT-S156010-EDx ... LDAT-S156090-EDx	1.8	8.1		19.8		2.71	2198-H025-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAS の性能仕様（Kinetix 5500 ドライブ付き）

これらのアクチュエータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ（200V クラス）リニアステージには、2198-H2DCK（シリーズ B 以降）コンバータキットが必要です。

## 性能仕様（Kinetix 5500（200V クラス動作）ドライブ付き）

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力電流 定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2198-H015-ERSx

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ/sec) です。  
(2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ/sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ/sec) です。

## 性能仕様（Kinetix 5500（400V クラス動作）ドライブ付き）

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力電流 定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2198-H008-ERSx

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ/sec) です。  
(2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ/sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ/sec) です。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAR の性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのアクチュエータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) 電動シリンダには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 性能仕様 (Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2198-H003-ERSx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	2198-H008-ERSx
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2198-H015-ERSx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2198-H025-ERSx
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2198-H040-ERSx

### 性能仕様 (Kinetix 5500 (400V クラス動作) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2198-H003-ERSx
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2198-H003-ERSx
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2198-H008-ERSx
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2198-H015-ERSx
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2198-H015-ERSx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAI の性能仕様 (Kinetix 5500 ドライブ付き)

これらのアクチュエータには、2198-H2DCK フィードバック・コンバータ・キットが必要です。MP シリーズ (200V クラス) 電動シリンダには、2198-H2DCK (シリーズ B 以降) コンバータキットが必要です。

### 性能仕様 (ボールスクリュースリリンダおよび Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2198-H008-ERSx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3								
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4150EM3								
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2198-H040-ERSx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

### 性能仕様 (ローラスクリューシリンダおよび Kinetix 5500 (200V クラス動作) ドライブ)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC240V 入力)
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2198-H015-ERSx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3								
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2198-H025-ERSx
MPAI-A4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4150SM3								
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（ボールスクリュースリンダおよび Kinetix 5500（400V クラス動作）ドライブ）

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)	
			25°C (77°F)	40°C (104°F)					
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2198-H003-ERSx	
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25		
MPAI-B2300CV3									
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2198-H008-ERSx	
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)			
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2198-H008-ERSx	
MPAI-B3300CM3	188 (7.3)								
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)								
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)			2198-H008-ERSx
MPAI-B3300EM3	376 (15)								
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2198-H015-ERSx	
MPAI-B4300CM3	245 (9.5)								
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)								
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)			2198-H015-ERSx
MPAI-B4300EM3	491 (19)								
MPAI-B4450EM3	491 (19)								
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2198-H015-ERSx	
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)			

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（ローラスクリューシリンダおよび Kinetix 5500（400V クラス動作）ドライブ）

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 5500 ドライブ (AC480V 入力)
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2198-H008-ERSx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2198-H008-ERSx
MPAI-B3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3300SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3	393 (15)							
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

Notes:

# Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブ



これらの多軸安全速度サーボドライブは、安全機能によって生産性を向上しながら、人員を安全に保護できます。モジュール式的设计および制御はメンテナンスが簡単で柔軟性に優れており、ドライブを安全トルクオフから安全速度に簡単に移行できます。

Kinetix 6500 サーボドライブは、ODVA からの CIP Motion と CIP Sync テクノロジを使用して EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション機能を提供し、すべて CIP (産業用共通プロトコル) で構築されています。

Kinetix 6200 サーボドライブは、SERCOS Interface を介して、Kinetix 6000 ドライブと互換性がある統合モーションを提供することによって、必要なときと必要な場所で拡張機能に正確に移植することができます。

## Kinetix 6200 および Kinetix 6500 サーボドライブの特長

- 通信と安全オプションのための多軸モジュール式设计
  - EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション (Kinetix 6500 制御モジュール)
  - SERCOS Interface 上の統合モーション (Kinetix 6200 制御モジュール)
  - Bulletin 2094 IAM/AM 電源モジュール
- TÜV認証済み: EN ISO 13849に従う PLe、カテゴリ4、および IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 61062に従う SIL CL3
  - 安全速度モニタ制御
  - 安全トルクオフ制御
- IAM/AM 電源モジュールに対して AC324 ~ 528V 3相 (400V クラス入力)
  - 1.8 ~ 22kW 連続出力電力 (インバータ)
  - 2.8 ~ 34.6A rms 連続出力電流 (インバータ)
- プログラミングのための RSLogix 5000 ソフトウェアまたは Logix Designer アプリケーション (ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート)
- ControlLogix または CompactLogix コントローラとの Kinetix 統合モーション
- 高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ・フィードバック、フィードバック専用の補助軸

ドライブファミリー全体のドライブの機能を比較するには、[28ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。

# Kinetix 6200 および Kinetix 6500 サーボドライブのコンポーネント

Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブは、以下のようなコンポーネントが必要で、構成されています。

- 1つの一体型軸電源モジュール (IAM またはリーダ IAM)
- 最大7つの軸電源モジュール (AM)
- 最大8つの制御モジュール (SERCOS Interface または EtherNet/IP ネットワーク)
- 1つのパワーレール
- 1～8つのロータリモータ、リニアモータ、またはリニアアクチュエータ
- 1～8本のモータ電源およびフィードバックケーブル
- 薄型コネクタキット (フライングリードのケーブルに必要)
- 2～9本の SERCOS 光ファイバケーブル (Kinetix 6200 制御モジュールのみ)
- Logix5000 コントローラ用 Ethernet ケーブル (Kinetix 6500 制御モジュールのみ)
- 安全構成のプログラミングのための Ethernet ケーブル (Kinetix 6200 および Kinetix 6500 制御モジュール)

Kinetix 6200 および Kinetix 6500 システムには、フォロワ IAM として使用される1つまたは複数の IAM 電源モジュール (および、アプリケーションに必要なそれに関連する軸モジュール、パワーレール、モータ、ケーブル、およびコネクタキット) を含めることもできます。

Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM) システムは Kinetix 6200 サーボドライブでのオプションです。

- IDM システムごとに1つの Kinetix 6000M IDM 電源インターフェイスモジュール (IPIM)
- Bulletin 2094 パワーレールに最大4つの IPIM モジュール
- 最大16のドライブ・モーター一体型 (IDM) ユニット (各 IPIM モジュールに接続する。)

以下のコンポーネントはオプションです。

- 1つの Kinetix 6000 シヤントモジュール (2094-BSP2) (オプションの Bulletin 1394 外部パッシブ・シヤント・モジュール付き)
- 2094-PRF スロット・ファイラー・モジュール
- Bulletin 2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)
- Bulletin 2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)
- 2090-XXLF AC ラインフィルタ (CE のために必要)

Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブシステム要件の詳細は、『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM003](#)) を参照してください。

# Kinetix 6200 および Kinetix 6500 サーボドライブの選択

ドライブモジュール	ドライブの Cat. No.	定格連続出力	
		コンバータ ( $A_{DC}$ )	インバータ ( $A, 0$ ピーク)
一体型軸モジュール (IAM) 電源モジュール、400V クラス	2094-BC01-MP5-M	6kW、9A	1.8kW、4.0A
	2094-BC01-M01-M	6kW、9A	3.9kW、8.6A
	2094-BC02-M02-M	15kW、23A	6.6kW、14.6A
	2094-BC04-M03-M	28kW、42A	13.5kW、30A
	2094-BC07-M05-M	45kW、68A	22.0kW、49A
軸モジュール (AM) 電源モジュール、400V クラス	2094-BMP5-M	適用しない	1.8kW、4.0A
	2094-BM01-M		3.9kW、8.6A
	2094-BM02-M		6.6kW、14.6A
	2094-BM03-M		13.5kW、30A
	2094-BM05-M		22.0kW、49A
Kinetix 6200 制御モジュール (SERCOS)	2094-SE02F-M00-S0、安全トルクオフ		
	2094-SE02F-M00-S1、安全速度モニタ		
Kinetix 6500 制御モジュール (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0、安全トルクオフ		
	2094-EN02D-M01-S1、安全速度モニタ		
2094 パワーレール	2094-PRSt	1、2、3、4、5、7、および 8 軸システムが可能	
2094 IDM 電源インターフェイスモジュール	2094-SEPM-B24-S	400V クラス、24A rms、15kW、SERCOS、最大 16 のドライブ・モーター一体型ユニットをサポート	
2094 シャントモジュール	2094-BSP2	200/400V クラス、200 W シャントモジュール (パワーレールに取付け)	
2094 スロット・フィラー・モジュール	2094-PRF	200/400V クラス、パワーレールの使用していないスロットを塞ぐ。	

本書に記載されていない Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブモジュールの仕様については、『Kinetix サーボドライブの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD003](#)) を参照してください。

## Kinetix 6000 ドライブコンポーネントの互換性

2094-BCxx-Mxx-M および 2094-BMxx-M 電源モジュールは、2094-BCxx-Mxx-S および 2094-BMxx-S ドライブと同じ動力機構を備えています。このため、2094-BSP2 シャントモジュール、2094-PRF スロット・ファイラー・モジュール、および 2094-PRsx パワーレールは、両方のドライブファミリーでサポートされています。

さらに、SERCOS Interface 付きの 2094-BMxx-M AM 電源モジュールは、2094-BCxx-Mxx-S IAM モジュールが取付けられたパワーレールでサポートされます。逆にいえば、2094-BMxx-S AM ドライブは、SERCOS Interface 付きの 2094-BCxx-Mxx-M IAM 電源モジュールが取付けられたパワーレールでサポートされます。

**重要** Kinetix 6500 EtherNet/IP 制御モジュール (Cat.No. 2094-EN02D-M01-Sx) には、SERCOS Interface を使用している場合と同じ Bulletin 2094 パワーレールに取付けられた IAM/AM モジュールとの互換性はありません。

### IAM/AM モジュールの互換性

IAM モジュール	制御モジュール	2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM モジュール	2094-BMxx-M AM 電源モジュール	
			2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200 制御モジュール	2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500 制御モジュール
2094-BCxx-Mxx-S (シリーズ B および C)	適用しない	完全対応	完全対応	対応しない
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源モジュール)	2094-SE02F-M00-Sx SERCOS Interface			
		2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP ネットワーク	対応しない	対応しない

Kinetix 6000 IAM および AM モジュール、カタログ番号 2094-xCxx-Mxx-S および 2094-xMxx-S の詳細は、[91 ページ](#)の「Kinetix 6000 多軸サーボドライブ」を参照してください。

## Kinetix 6000M ドライブ / モーター体型システムの互換性

Kinetix 6000 (シリーズ B) または Kinetix 6200 ドライブ付きの Bulletin 2094 パワーレールは、Kinetix 6000M ドライブ / モーター体型 (IDM) システムに使用できます。ドライブ・モーター体型電源インターフェイスモジュール (IPIM) はパワーレールに取付けて、16 台の IDM ユニットと接続します。

**重要** Kinetix 6500 EtherNet/IP 制御モジュール (Cat.No. 2094-EN02D-M01-Sx) には、Kinetix 6000M ドライブ・モーター体型システムとの互換性はありません。

### IAM モジュールの互換性

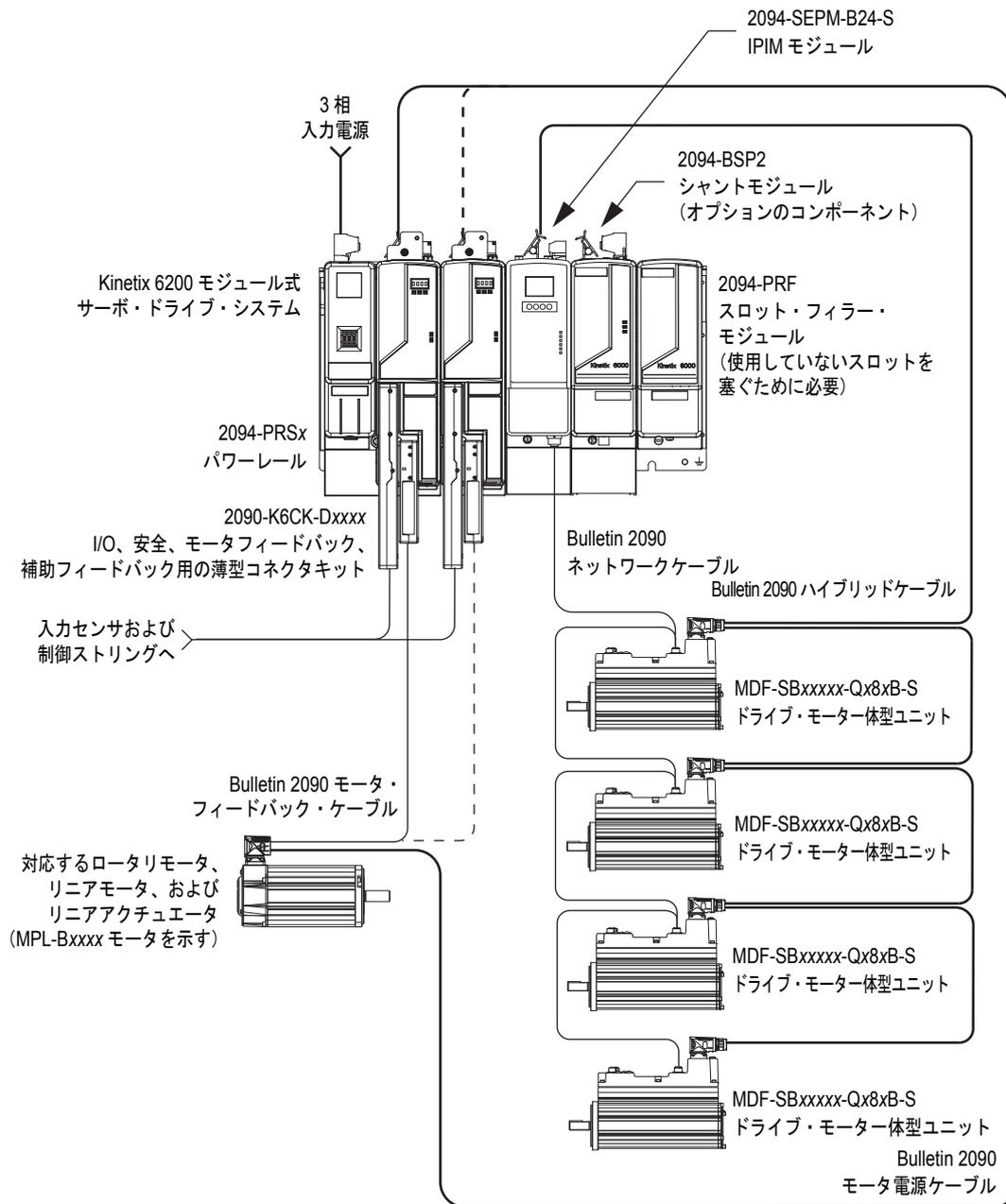
IAM モジュール	制御モジュール	2094-SEPM-B24-S IDM 電源インターフェイス モジュール (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (シリーズ B および C)	適用しない	完全対応
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源モジュール)	2094-SE02F-M00-Sx SERCOS Interface	
		2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP ネットワーク

Kinetix 6000M ドライブ・モーター体型システムの取付けについては、[71 ページ](#)の「標準的な Kinetix 6000M ドライブ・モーター体型の構成」を参照してください。

## 標準的な Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型の構成

以下の構成では、Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM) システムでの Kinetix 6200 サーボドライブの使用例を示します。IDM 電源インターフェイスモジュール (IPIM) は、軸モジュールのある光ファイバー SERCOS リング構成に含まれています。例として、[75 ページ](#)の「標準的な通信構成」を参照してください。

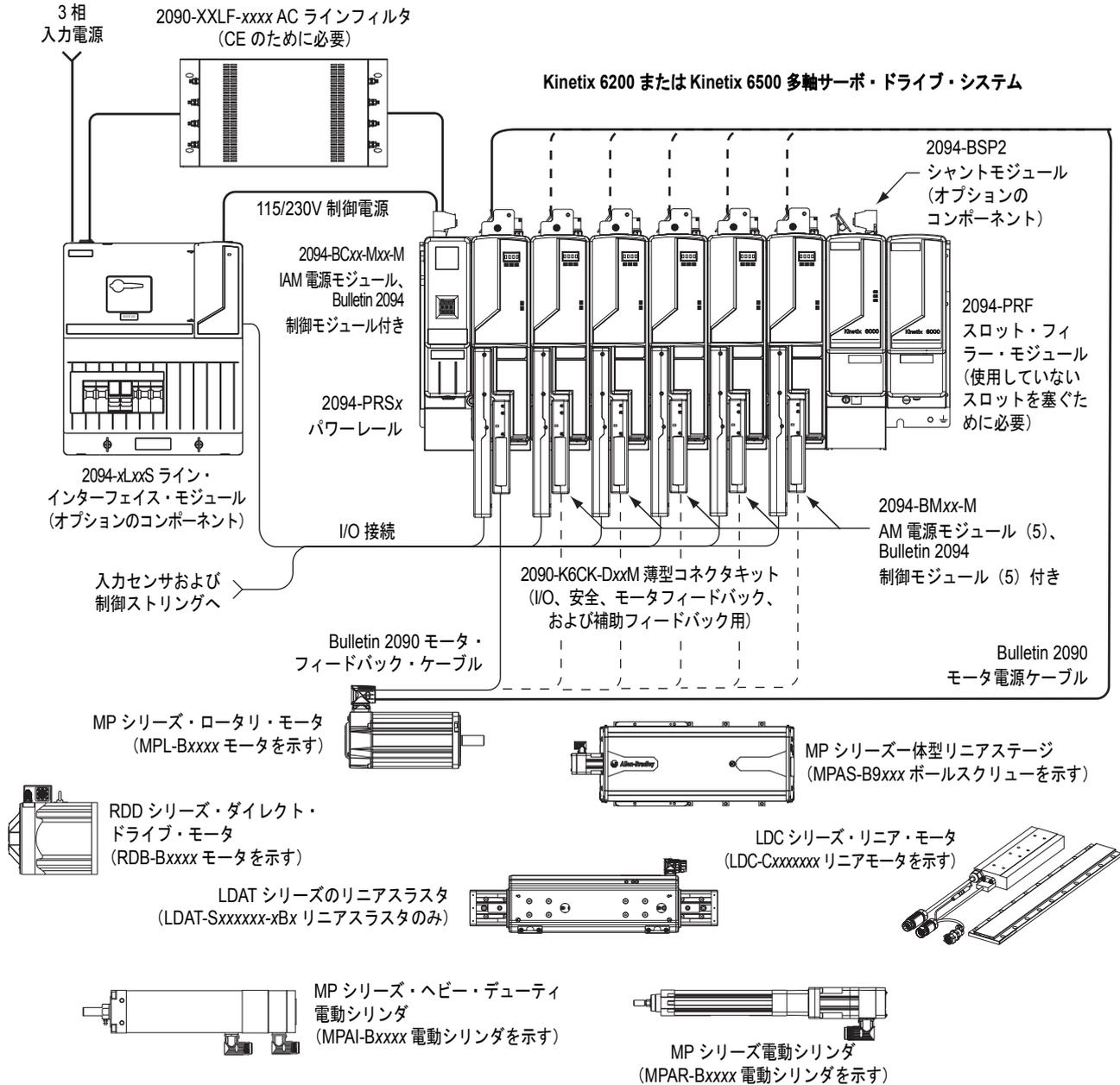
### モジュール式ドライブシステム (Kinetix 6000M IDM システム付き)



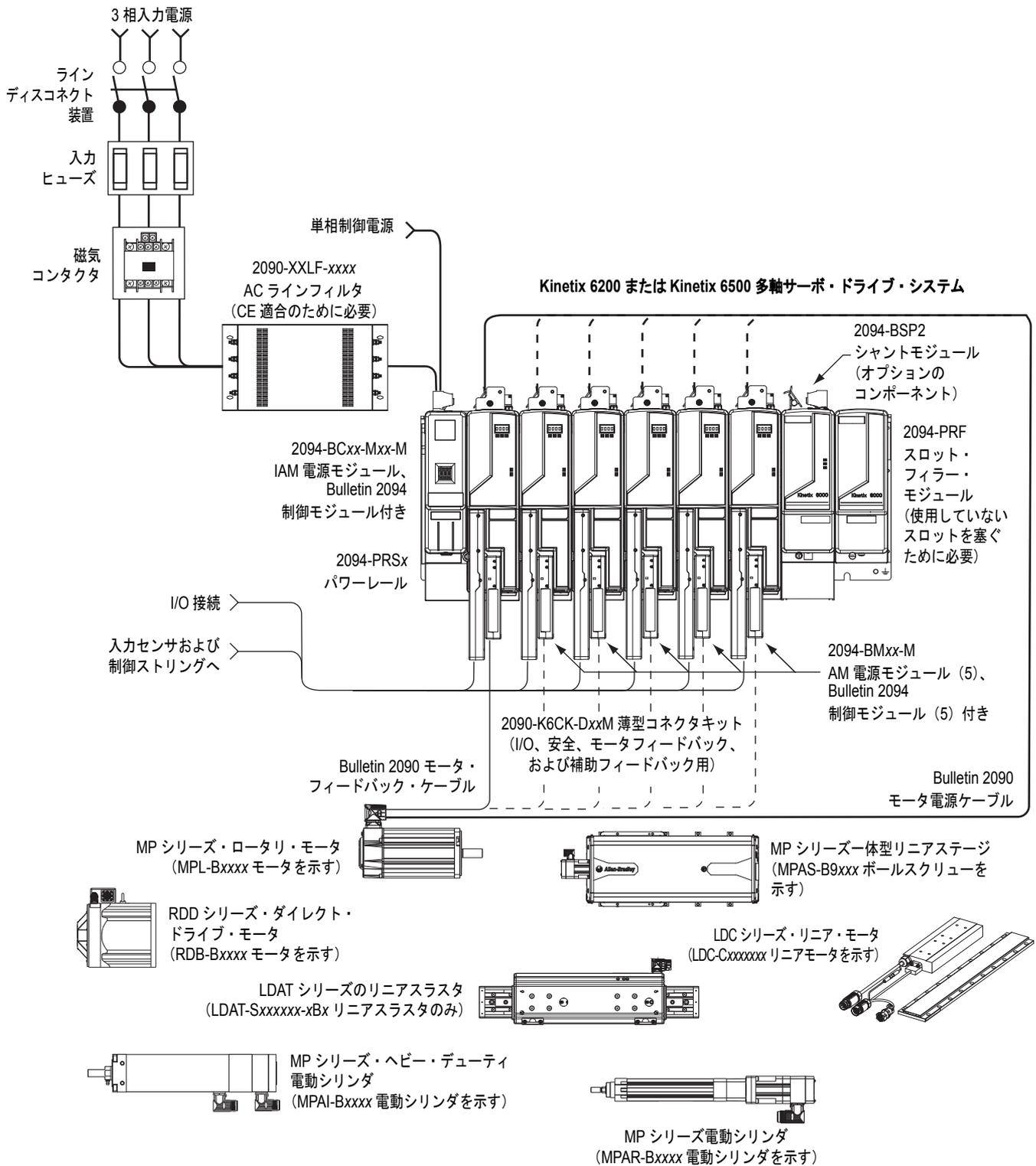
## 標準的なハードウェア構成

以下の標準的なハードウェア構成では、Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式ドライブシステムで可能なサーボドライブ、モータ、アクチュエータ、およびモーションのアクセサリの使用例を示します。

### モジュール式ドライブシステム (LIM モジュール付き)



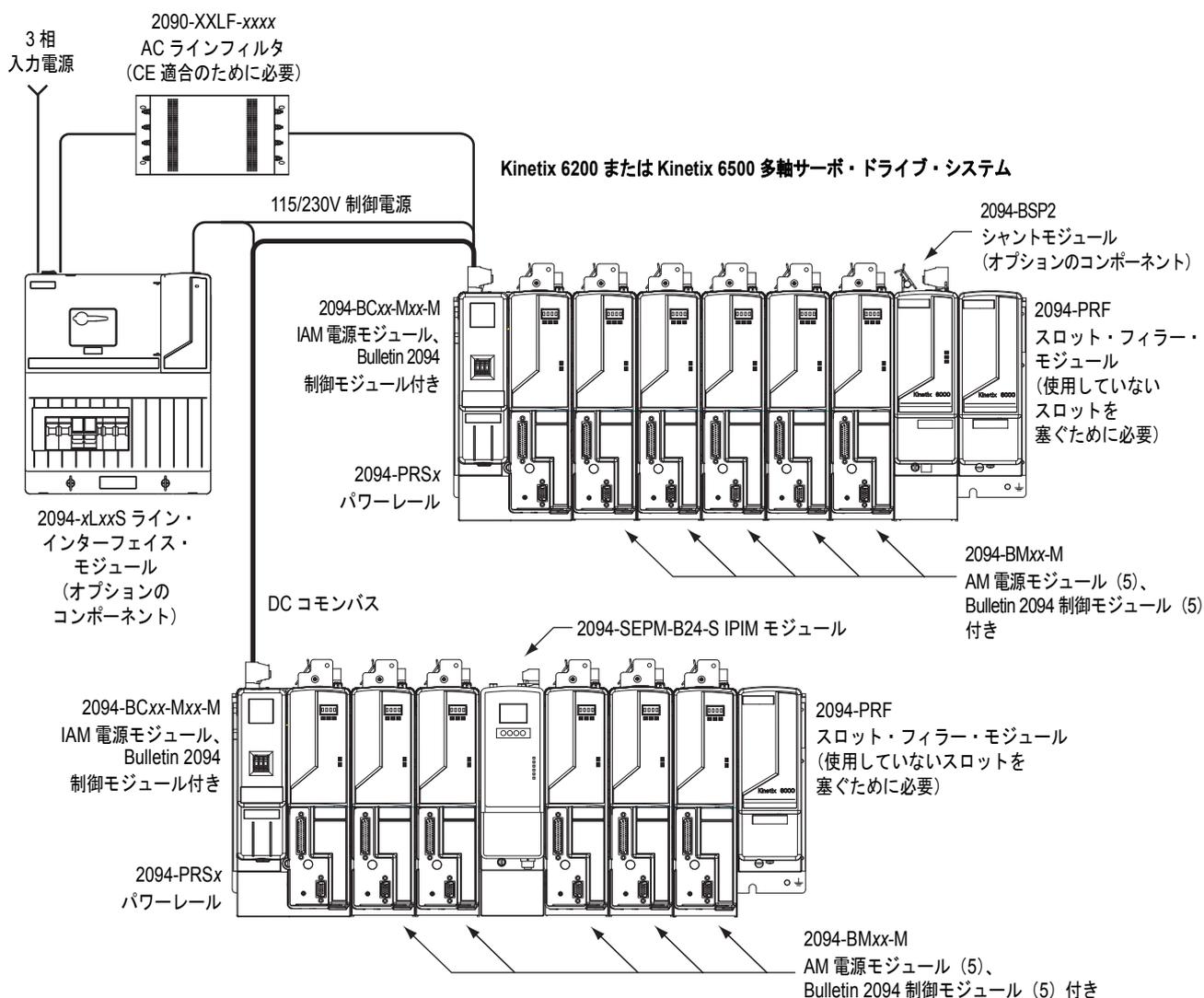
モジュール式ドライブシステム (LIM モジュールなし)



このシステム構成では、リーダー IAM 電源モジュールは、DC コモンバスを介してフォロワ IAM モジュールに接続されています。パネルレイアウトを計画する際には、リーダー IAM 電源モジュールがシステム全体をプリチャージするのに十分なサイズであることを確認するために DC コモン・バス・システムの合計静電容量を計算する必要があります。この計算を行なうときは、『Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブ ユーザーズマニュアル』（Pub. No.2094-UM002）を参照してください。

**重要** システムの合計バス静電容量がリーダー IAM 電源モジュールのプリチャージ定格を超えると、IAM モジュールの 4 文字ディスプレイに、電源サイクルの制限状態であることがスクロール表示されます。入力電源が投入されている場合、ディスプレイに電源サイクルのフォルト制限状態であることがスクロール表示されます。  
この状態を解消するには、リーダー IAM 電源モジュールをもっと大きなモジュールに交換するか、または AM 電源モジュールを取り外して合計のバス静電容量を減らす必要があります。

**モジュール式ドライブシステム（DC コモンバス）**



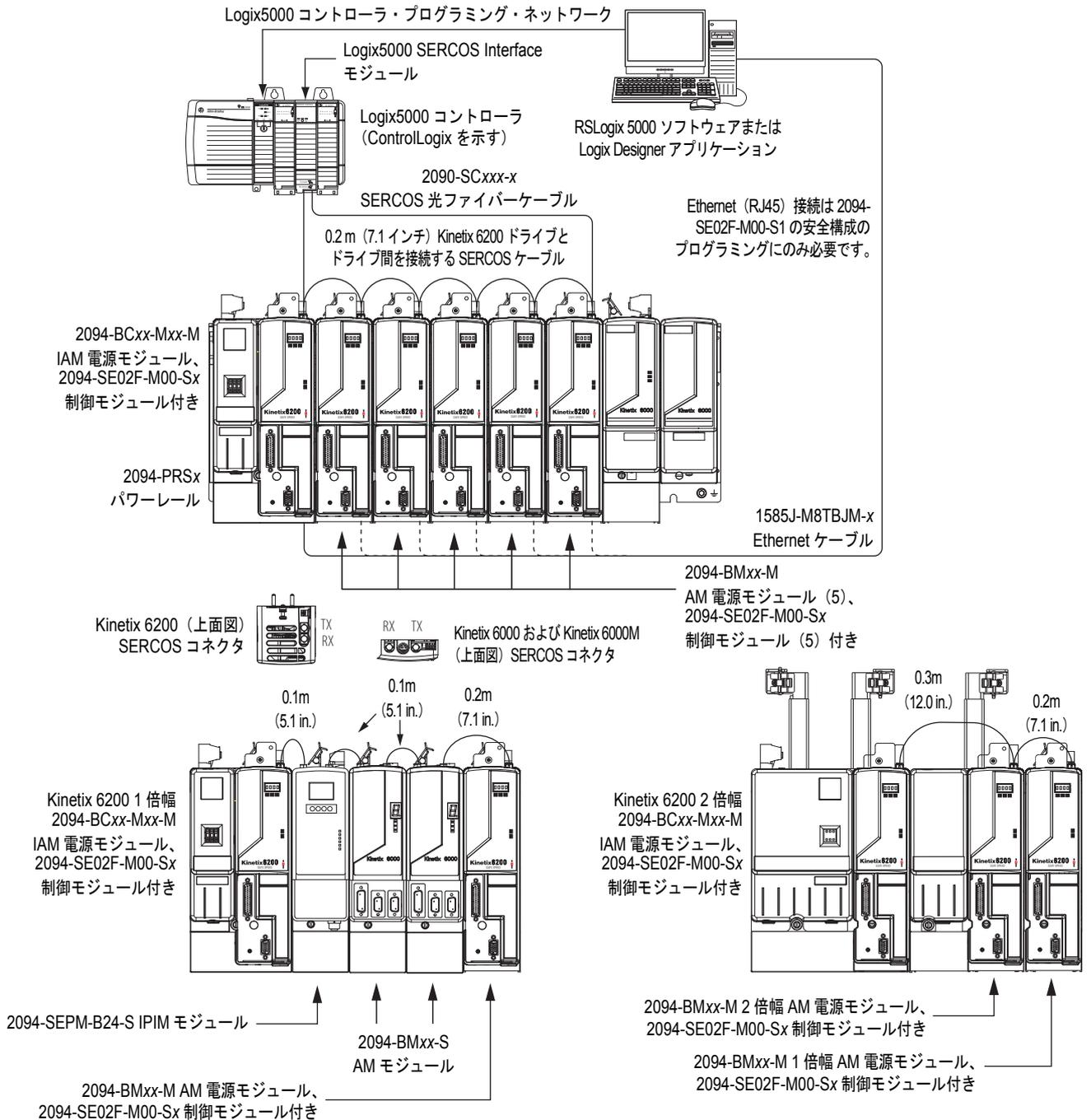
3 相 AC と DC の両方のコモンバス構成に共通するモータやその他の詳細は省略しています。

## 標準的な通信構成

Kinetix 6200 制御モジュールは、Logix5000 モジュールを構成するために SERCOS Interface を使用し、安全構成ツールにアクセスするために EtherNet/IP ネットワークを使用します。

この例では、安全構成をプログラミングするときに Ethernet ケーブルがそれぞれの制御モジュールに接続されます。EtherNet/IP ネットワークの接続は、ランタイム時には必要ありません。また、Kinetix 6000 および Kinetix 6200 ドライブモジュールが同じパワーレールに存在する場合のドライブとドライブ間を接続する SERCOS ケーブル長とカタログ番号も示しています。

### Kinetix 6200 ドライブ通信 (SERCOS)



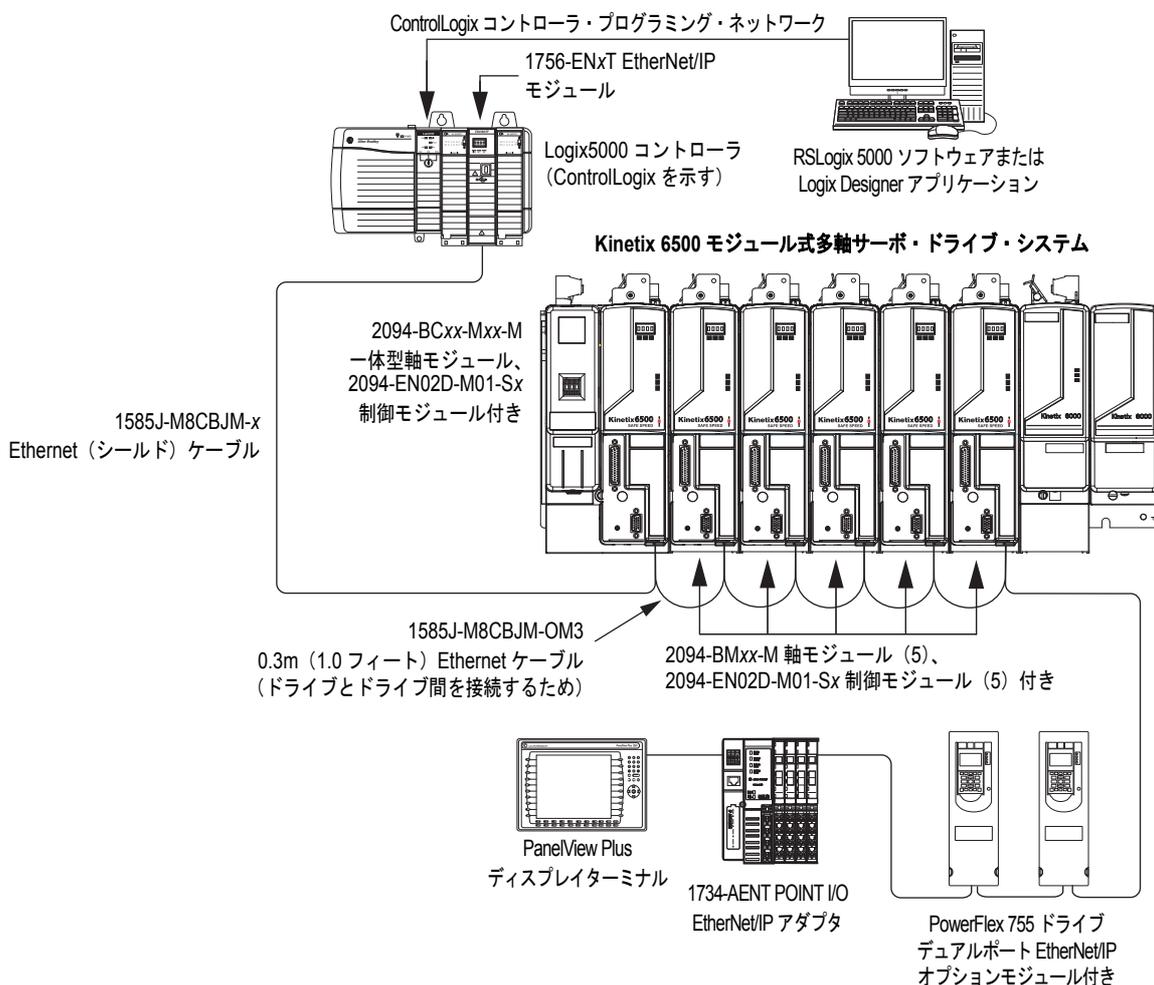
Kinetix 6500 制御モジュールでは、スター、リニア、デバイス・レベル・リング (DLR) などの Ethernet トポロジを使用できます。DLR は ODMA 規格で、フォルトトレランス接続を提供します。

**重要** シールド Ethernet ケーブル (Cat.No. 1585J-M8CBJM-x) は、最大 78m (256 フィート) の長さで使用できます。ただし、ドライブとドライブ間、ドライブとコントローラ間、またはドライブとスイッチ間を接続する Ethernet ケーブルの合計の長さが 100m (328 フィート) を超えてはなりません。

この例では、リニアトポロジを使用して、すべてのデバイスを接続しています。Kinetix 6500 制御モジュールは、デュアルポート接続機能を備えます。デュアルポートのないデバイスでは、1783-ETAP モジュールを使用するか、またはラインの端に接続する必要があります。

- リニア構成では最大 64 のデバイスをサポート
- 冗長なし。デバイスを切り離すと、下流にあるすべてのデバイスが通信を失います。

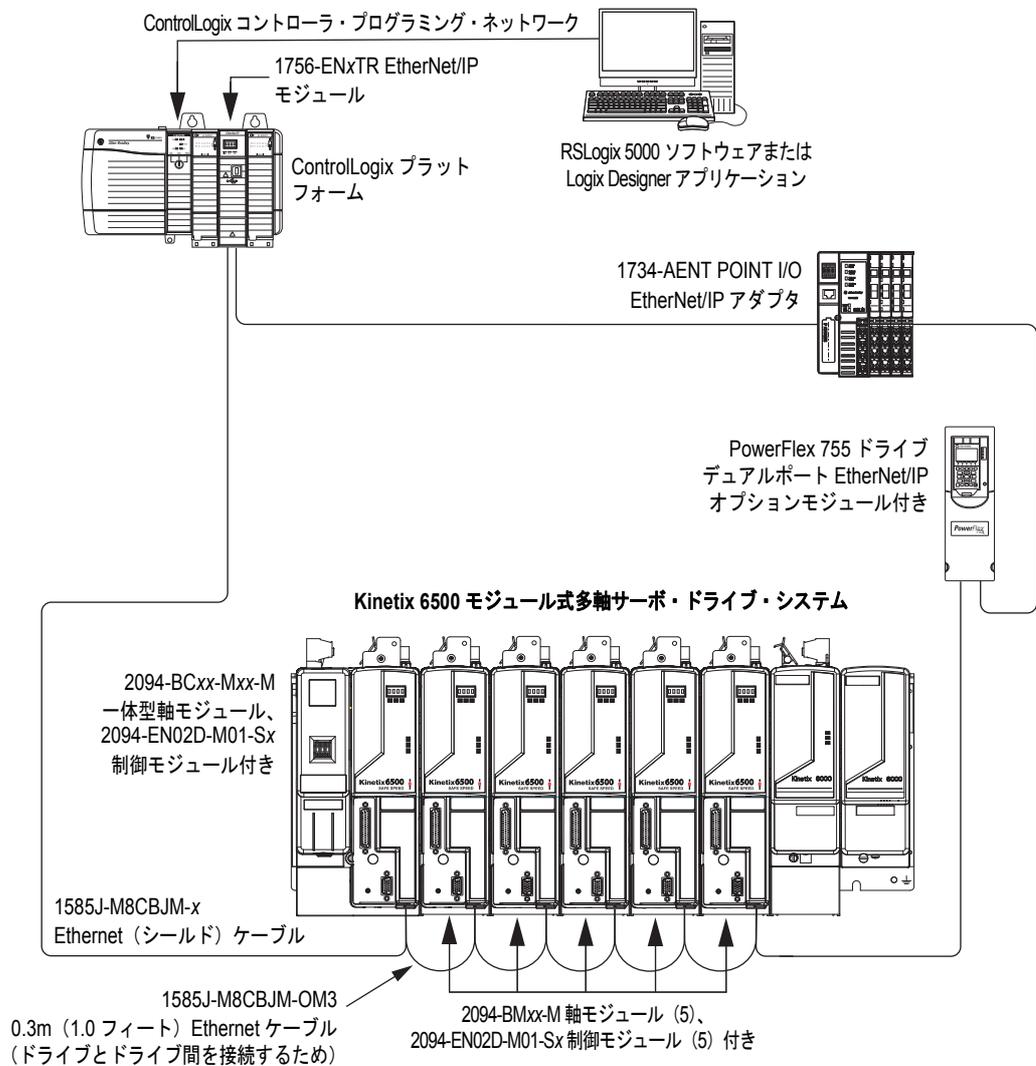
### Kinetix 6500 リニア通信 (EtherNet/IP ネットワーク)



この例では、デバイスはデバイス・レベル・リング (DLR) トポロジを使用して接続されています。DLR トポロジは、フォルトトレランスです。例えば、リング内のデバイスを切り離しても、リング内の残りのデバイスは通信を保持し続けます。

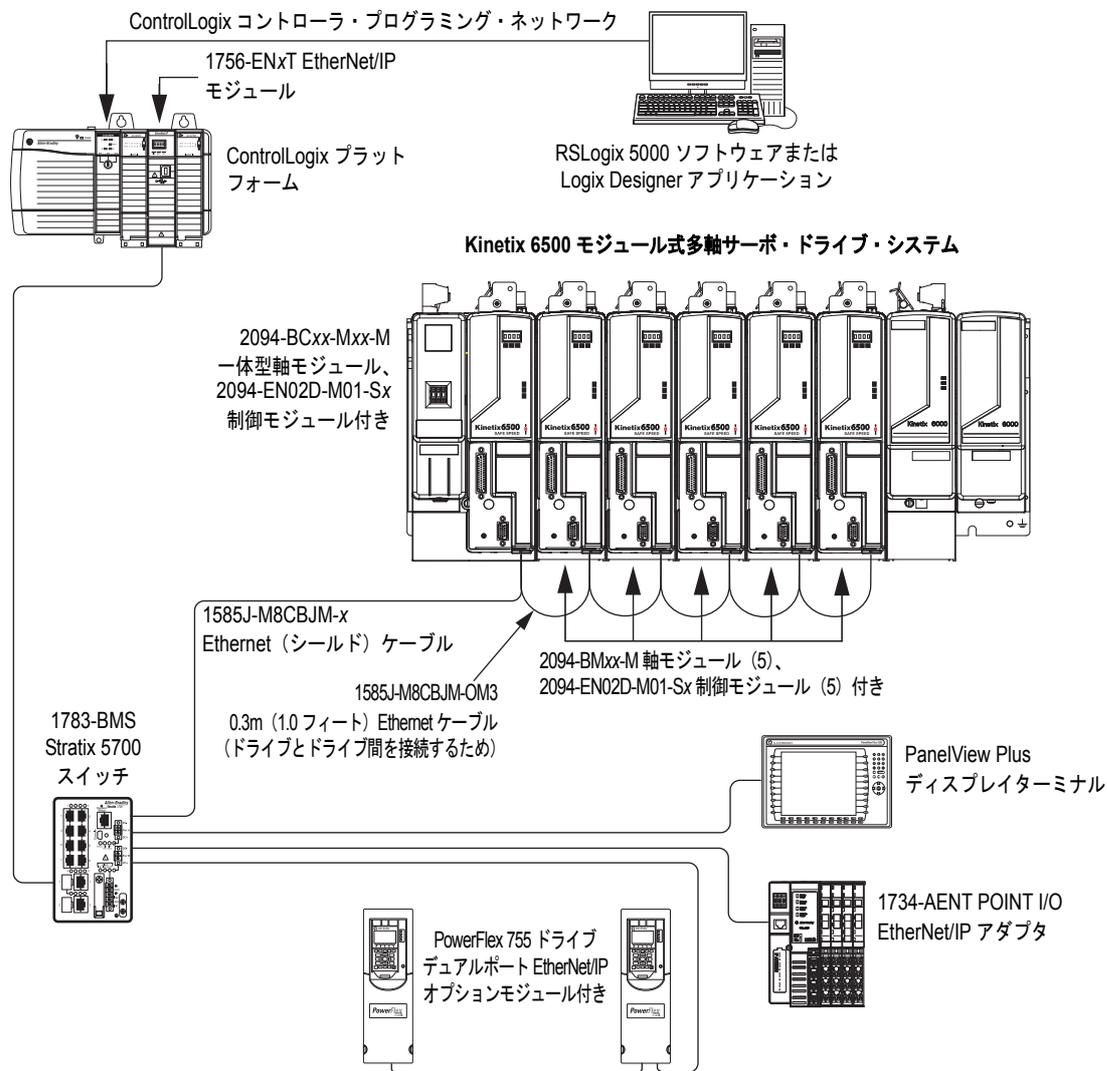
- DLR 構成では最大 64 のデバイスをサポート
- DLR リング内のすべてのデバイスはデュアルポート接続を行なうか、または 1783-ETAP モジュールを使用してリング内で接続する必要があります。

### Kinetix 6500 リング通信 (EtherNet/IP ネットワーク)



この例では、デバイスはスタートポロジを使用して接続されています。各デバイスをスイッチに直接接続して、このトポロジをフォルトトレランスとして設定できます。2094 パワー・レール・モジュールと他のデバイスは、独立して動作します。したがって、1つのデバイスが失われても、他のデバイスの動作には影響しません。

**Kinetix 6500 スター通信 (EtherNet/IP ネットワーク)**



# ロータリモーションの性能仕様

これらのロータリモータのファミリーは、Kinetix 6200 および Kinetix 6500 サーボドライブと使用できます。

ロータリモータのファミリー	参照ページ
MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータ	79
MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ	81
MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータ	82
Kinetix 6000M (Bulletin MDF) ドライブ・モーター一体型 (食品用) モータ	82
MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ	83
MP シリーズ (Bulletin RDB) ダイレクト・ドライブ・モータ	83

Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブシステムの組合せ(ケーブルのカタログ番号の選択とトルク / 速度曲線を含む)については、『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM003](#))を参照してください。

## 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのモータ / ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## Bulletin MPL の性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストールトルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2094-BMP5-M
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2094-BMP5-M
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	2094-BMP5-M
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2094-BMP5-M
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	9.90	4.12 (36.4)	0.62	2094-BMP5-M
				11.3	4.74 (41.9)		2094-BM01-M
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	9.90	7.24 (64.0)	0.86	2094-BMP5-M
				11.3	8.20 (73.0)		2094-BM01-M
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14.1)	7.10	3.6 (32)	0.77	2094-BMP5-M
MPL-B320P	5000	4.0	2.7 (23.9)	9.90	5.9 (52.2)	1.5	2094-BMP5-M
		4.5	3.10 (27)	14.0	8.2 (72.5)		2094-BM01-M
MPL-B330P	5000	4.0	2.7 (23.9)	9.90	6.8 (60.2)	1.8	2094-BMP5-M
		6.1	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)		2094-BM01-M
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	21.6	13.1 (116)	1.9	2094-BM01-M
				22.0	13.5 (119)		2094-BM02-M
MPL-B430P	5000	8.6	6.2 (54.9)	21.6	13.9 (123)	2.2	2094-BM01-M
		9.2	6.55 (58)	32.0	19.8 (175)		2094-BM02-M
MPL-B4530F	3000	4.0	4.9 (43.3)	9.90	11.0 (97.3)	2.1	2094-BMP5-M
		6.7	8.36 (74)	21.0	20.3 (180)		2094-BM01-M
MPL-B4530K	4000	8.6	7.1 (62.8)	21.6	15.1 (133)	2.6	2094-BM01-M
		9.9	8.25 (73)	31.0	20.3 (179)		2094-BM02-M
MPL-B4540F	3000	8.6	9.5 (84.1)	21.6	20.9 (185)	2.6	2094-BM01-M
		9.1	10.20 (90)	29.0	27.1 (240)		2094-BM02-M

## Bulletin MPL の性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPL-B4560F	3000	8.6	10.5 (92.9)	21.6	22.7 (201)	3.2	2094-BM01-M
		11.8	14.0 (124)	36.0	34.4 (304)		2094-BM02-M
MPL-B520K	4000	8.6	7.9 (69.9)	21.6	16.6 (147)	3.5	2094-BM01-M
		11.5	10.7 (95)	33.0	23.2 (205)		2094-BM02-M
MPL-B540D	2000	8.6	15.8 (139)	21.6	37.9 (335)	3.4	2094-BM01-M
		10.5	19.4 (172)	23.0	41.0 (362)		2094-BM02-M
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	5.4	2094-BM03-M
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	68.0	67.8 (600)	5.5	2094-BM03-M
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	75.0	74.6 (660)	7.1	2094-BM03-M
				94.0	87.0 (770)		2094-BM05-M
MPL-B580J	3800	30.0	31.7 (280)	75.0	67.0 (592)	7.9	2094-BM03-M
		32.0	34.0 (301)	94.0	81.0 (716)		2094-BM05-M
MPL-B640F	3000	30.0	34.4 (304)	65.0	72.3 (640)	6.1	2094-BM03-M
		32.0	36.7 (325)				2094-BM05-M
MPL-B660F	3000	38.5	48.0 (425)	96.0	101 (895)	6.1	2094-BM05-M
MPL-B680D	2000	30.0	55.4 (490)	75.0	125 (1105)	9.3	2094-BM03-M
		34.0	62.8 (556)	94.0	154 (1365)		2094-BM05-M
MPL-B680F	3000	47.9	60.0 (531)	96.0	108 (960)	7.5	2094-BM05-M
MPL-B680H	3500	48.9	58.0 (513)	97.8	107 (947)	7.5	2094-BM05-M
MPL-B860D	2000	47.3	83.0 (735)	95.5	152 (1350)	12.5	2094-BM05-M
MPL-B880C	1500	47.5	110 (973)	97.5	203 (1800)	12.6	2094-BM05-M
MPL-B960B	1200	42.5	130 (1150)	94.0	231 (2050)	12.7	2094-BM05-M
MPL-B980B	1000	40.0	162 (1440)	94.0	278 (2460)	15.2	2094-BM05-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPM モータの性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	9.9	6.6 (58.4)	0.75	2094-BMP5-M
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	20.5	5.8 (51.3)	0.90	2094-BM01-M
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2094-BM02-M
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	21.1	13.3 (118)	1.40	2094-BM01-M
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	36.5	13.1 (116)	1.40	2094-BM02-M
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.6	19.7 (174)	1.40	2094-BM01-M
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.4 (56.6)	32.0	19.7 (174)	1.40	2094-BM02-M
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.4 (56.6)	45.0	14.5 (128)	1.45	2094-BM03-M
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	21.5	13.0 (115)	1.65	2094-BM01-M
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	32.4	13.3 (118)	1.65	2094-BM02-M
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.7 (59.3)	43.4	13.3 (118)	1.65	2094-BM03-M
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	21.5	26.4 (233)	2.00	2094-BM01-M
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	34.2	27.1 (240)	2.20	2094-BM02-M
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	60.6	27.1 (240)	2.20	2094-BM03-M
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	29.2	23.2 (205)	2.50	2094-BM02-M
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	50.9	23.2 (205)	2.50	2094-BM03-M
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.3 (100)	56.8	21.4 (189)	2.50	2094-BM03-M
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.4 (145)	33.6	40.2 (356)	3.80	2094-BM02-M
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	60.5	48.0 (425)	4.30	2094-BM03-M
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	84.1	48.0 (424)	4.30	2094-BM05-M
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	59.2	67.7 (599)	4.60	2094-BM03-M
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	72.9	62.0 (549)	5.10	2094-BM03-M
MPM-B1653F	3000	4000	34.94	31.0 (274)	94.3	56.0 (495)	5.10	2094-BM05-M
MPM-B2152C	1500	2500	27.40	36.7 (325)	55.4	72.2 (639)	5.60	2094-BM03-M
MPM-B2152F	3000	4500	43.54	34.1 (302)	97.8	72.3 (495)	5.90	2094-BM05-M
MPM-B2152M	4500	5000	44.58	34.1 (302)	76.3	52.9 (468)	5.90	2094-BM05-M
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	60.0	101 (894)	6.80	2094-BM03-M
MPM-B2153E	2250	3000	39.63	47.9 (424)	97.8	101 (894)	7.20	2094-BM05-M
MPM-B2153F	3000	3800	43.86	45.6 (403)	97.8	99.0 (875)	7.20	2094-BM05-M
MPM-B2154B	1250	2000	35.46	62.7 (555)	97.8	154 (1362)	6.90	2094-BM05-M
MPM-B2154E	2250	3000	43.68	55.9 (495)	97.8	112 (990)	7.50	2094-BM05-M
MPM-B2154F	3000	3300	44.40	56.2 (497)	83.6	88.0 (778)	7.50	2094-BM05-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPF モータの性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPF-B310P	5000	2.30	1.60 (14)	7.10	3.6 (32)	0.77	2094-BMP5-M
MPF-B320P	5000	4.0	2.90 (25.6)	9.90	6.0 (53.1)	1.5	2094-BMP5-M
		4.24	3.10 (27)	14.0	7.8 (69)		2094-BM01-M
MPF-B330P	5000	4.0	2.90 (25.6)	9.90	6.5 (57.5)	1.6	2094-BMP5-M
		5.70	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)		2094-BM01-M
MPF-B430P	5000	8.60	6.20 (54.9)	21.5	13.9 (123)	2.0	2094-BM01-M
		9.20	6.55 (58)	32.0	19.8 (175)		2094-BM02-M
MPF-B4530K	4000	8.60	7.10 (62.8)	21.5	15.1 (133)	2.4	2094-BM01-M
		9.90	8.25 (73)	31.0	20.3 (179)		2094-BM02-M
MPF-B4540F	3000	8.60	9.50 (84.1)	21.5	20.9 (185)	2.5	2094-BM01-M
		9.10	10.20 (90)	29.0	27.1 (240)		2094-BM02-M
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	60.0	48.6 (430)	4.1	2094-BM03-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MDF ドライブ・モーター一体型の性能仕様

## 性能仕様 (Kinetix 6000M (ブレーキなし) モータ付き)

IDM ドライブ・モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000M IPIM モジュール
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.39	

## 性能仕様 (Kinetix 6000M (ブレーキ付き) モータ付き)

IDM ドライブ・モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000M IPIM モジュール
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.24	

性能仕様データと曲線は、周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A0ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPS-B330P	5000	4.0	3.0 (26.5)	9.90	6.6 (58.4)	1.3	2094-BMP5-M
		4.9	3.6 (32)	19.0	11.0 (97.2)		2094-BM01-M
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	21.5	22.8 (202)	1.4	2094-BM01-M
				26.0	27.1 (240)		2094-BM02-M
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	68.0	67.8 (600)	3.5	2094-BM03-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin RDB モータの性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A0ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
RDB-B21519	750	1235	9.9	31.2 (276)	27.3	83.1 (735)	3.64	2094-BM02-M
RDB-B2151C	1500	2125	17.3	31.3 (277)	46.4	82.8 (733)	5.23	2094-BM03-M
RDB-B21529	750	1035	12.2	43.4 (384)	32.8	111 (982)	4.33	2094-BM02-M
RDB-B2152C	1500	2125	23.5	43.4 (384)	63.2	111 (982)	6.41	2094-BM03-M
RDB-B21539	750	1250	15.8	51.5 (456)	47.9	137 (1212)	5.34	2094-BM03-M
RDB-B2153C	1500	2250	29.4	51.5 (456)	82.6	137 (1212)	5.87	2094-BM03-M
RDB-B29014	200	450	5.9	48.9 (433)	17.6	110 (973)	1.97	2094-BM01-M
RDB-B29016	375	785	10.0	48.9 (433)	31.0	110 (973)	3.18	2094-BM02-M
RDB-B29019	750	1500	19.1	48.9 (167)	58.7	110 (973)	3.63	2094-BM03-M
RDB-B29024	200	435	10.7	97.8 (865)	33.0	214 (1894)	3.33	2094-BM02-M
RDB-B29026	375	885	21.9	97.8 (865)	67.2	214 (1894)	4.05	2094-BM03-M
RDB-B29029	750	1200	36.2	97.5 (863)	97.8	195 (1726)	4.05	2094-BM05-M
RDB-B29034	200	500	17.4	140 (1239)	56.6	321 (2841)	5.16	2094-BM03-M
RDB-B29036	375	750	26.0	140 (1239)	84.9	318 (2814)	5.49	2094-BM05-M
RDB-B29039	750	1000	48.9	113 (1000)	97.8	194 (1717)	4.41	2094-BM05-M
RDB-B41014	200	385	17.8	183 (1619)	51.2	340 (3009)	5.20	2094-BM03-M
RDB-B41016	375	700	33.2	183 (1619)	95.5	339 (3000)	4.83	2094-BM05-M
RDB-B41018	625	700	48.9	175 (1549)	97.8	271 (2398)	4.83	2094-BM05-M
RDB-B41024	200	365	31.5	330 (2929)	95.5	690 (6107)	7.29	2094-BM05-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

# リニアモーションの性能仕様

これらのリニアモーションのファミリーは Kinetix 6200 および Kinetix 6500 サーボドライブと使用できます。

リニアモーションのファミリー	参照ページ
LDAT シリーズ一体型リニアスラスト	84
MP シリーズ (Bulletin MPAS) 一体型リニアステージ	88
MP シリーズ (Bulletin MPAR) 電動シリンダ	88
MP シリーズ (Bulletin MPAL) ヘビーデューティ電動シリンダ	89
LDC シリーズ鉄芯リニアモータ	90

Kinetix 6200 および Kinetix 6500 ドライブシステムの組合せ（ケーブルのカタログ番号の選択と力/速度曲線を含む）については、『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』（Pub.No.[GMC-RM003](#)）を参照してください。

**重要** これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのアクチュエータ/ドライブの組合せが含まれていないわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：  
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## LDAT シリーズの性能仕様（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）

### 性能仕様（フレーム 30）（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-BM01-M
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2094-BM01-M
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2094-BM02-M
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx							
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2094-BM01-M
LDAT-S033020-EBx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EBx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EBx							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (フレーム 50) (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ				
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2094-BMP5-M				
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.43					
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.49					
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.53					
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.55					
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2094-BM01-M				
LDAT-S052020-DBx	4.8					1.20					
LDAT-S052030-DBx	5.0					1.24					
LDAT-S052040-DBx											
LDAT-S052050-DBx											
LDAT-S052010-EBx	3.7	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	0.80	2094-BMP5-M				
LDAT-S052020-EBx	4.6					0.98					
LDAT-S052030-EBx	4.6					1.02					
LDAT-S052040-EBx											
LDAT-S052050-EBx											
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	509 (114)	34.2	1453 (327)	1.56	2094-BM02-M				
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.87					
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx											
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx						3.5		3.1	11.4	1.04	2094-BMP5-M
LDAT-S054010-DBx	4.4					12.4		509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.00	2.53									
LDAT-S054010-EBx	4.4	6.2	22.7	11.0	1.87		2094-BM01-M				
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5.0				2.05						

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (フレーム 70) (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S072010-DBx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2094-BM01-M
LDAT-S072020-DBx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3.5	3.0		11.0		1.03	2094-BMP5-M
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							

性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）（続き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S073010-DBx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	2094-BM02-M
LDAT-S073020-DBx ... LDAT-S073070-DBx	5.0					2.50	
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	2.4					1.01	
LDAT-S074010-DBx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	2094-BM02-M
LDAT-S074020-DBx ... LDAT-S074070-DBx	5.0					3.30	
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	3.5					2.08	
LDAT-S076010-DBx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	2094-BM03-M
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3.18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3.5	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S102010-DBx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2094-BM01-M
LDAT-S102020-DBx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DBx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-DBx						0.96	
LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx							
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2.6	2.9	10.5	0.96	2094-BMP5-M		
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2094-BM02-M
LDAT-S103020-DBx	5.0					2.93	
LDAT-S103030-DBx ... LDAT-S103090-DBx						0.92	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx							
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1.8					2.9	
LDAT-S104010-DBx	4.1	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2094-BM02-M
LDAT-S104020-DBx	5.0					4.29	
LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx						2.07	
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx							
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2.7					5.7	

## 性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）（続き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2094-BM03-M
LDAT-S106020-DBx ... LDAT-S106090-DBx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7	8.6		31.5		2.94	2094-BM02-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 6200/6500 ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6200/6500 400V クラスドライブ
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2094-BM01-M
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1.8	2.7		9.8		0.87	2094-BMP5-M
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2094-BM01-M
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.2	2.7		9.1		0.80	2094-BMP5-M
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	3.83	2094-BM02-M
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3		19.5		1.78	2094-BM01-M
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	5.85	2094-BM03-M
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1		19.8		2.71	2094-BM01-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAS の性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	9.30	456 (103)	0.527	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	8.37	399 (89.7)	0.475	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3.40	285 (64.1)	9.10	680 (153)	0.768	2094-BMP5-M
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	8.19	601 (135)	0.69	2094-BMP5-M

(1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ /sec) です。

(2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ /sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ /sec) です。

(3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000mm/sec (200 インチ /sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000mm/sec (200 インチ /sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リニアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD002](#)) を参照してください。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAR の性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-BMP5-M
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2094-BMP5-M
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2094-BMP5-M
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2094-BM01-M
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2094-BM01-M

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAI の性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ボールスクリー) (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2094-BMP5-M
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3								
MPAI-B3150EM3								
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2094-BM01-M
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3								
MPAI-B4150EM3								
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (ローラスクリュー) (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2094-BMP5-M
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2094-BMP5-M
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3								
MPAI-B3150SM3								
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2094-BM01-M
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3								
MPAI-B4150SM3								
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDC シリーズの性能仕様 (Kinetix 6200/6500 ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V クラスドライブ
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2094-BM01-M
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	2094-BM02-M
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			2094-BM01-M
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2094-BM01-M
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	2094-BM02-M
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			2094-BM01-M
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2094-BM02-M
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			2094-BM01-M
LDC-C075200-DHT		7.7 ~ 11.5		348 ~ 523 (78 ~ 117)			22.9
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7	11.5		2094-BM01-M		
LDC-C075300-DHT	10.0 (32.8)	11.5 ~ 17.2	523 ~ 784 (117 ~ 176)	35.6	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2094-BM02-M
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7		11.9			2094-BM01-M
LDC-C075400-DHT		15.3 ~ 23.0	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	47.4	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2094-BM03-M
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5		23.7			2094-BM02-M
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1 ~ 16.7	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	34.3	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	2094-BM02-M
LDC-C100300-EHT		3.7 ~ 5.6		11.4			2094-BM01-M
LDC-C100400-DHT		14.8 ~ 22.2	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	45.7	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2094-BM03-M
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1		22.8			2094-BM02-M
LDC-C100600-DHT		22.2 ~ 33.3	1349 ~ 2023 (303 ~ 455)	68.5	3534 (794)	6.74 ~ 10.11	2094-BM03-M
LDC-C100600-EHT		11.1 ~ 16.7		34.3			2094-BM02-M
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1 ~ 21.1	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	45.2	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	2094-BM03-M
LDC-C150400-EHT		7.0 ~ 10.6		22.6			2094-BM02-M
LDC-C150600-DHT		21.1 ~ 31.7	1922 ~ 2882 (432 ~ 648)	67.8	5246 (1179)	9.61 ~ 14.41	2094-BM03-M
LDC-C150600-EHT		10.6 ~ 15.8		33.9			2094-BM02-M

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

# Kinetix 6000 多軸サーボドライブ



Kinetix 6000 多軸サーボドライブは、最も過酷なアプリケーションでも、素早く、簡単に、コスト効率良く処理できるシンプルかつパワフルなドライブです。革新的な設計と取付け機能と共に高度な制御機能を提供することによって、Kinetix 6000 ドライブはシステム性能を大幅に向上し、しかも時間と費用をセーブします。コンパクトなサイズ、配線が簡単で、使いやすいコンポーネントであるため、Kinetix 6000 ドライブは機械装置メーカ (OEM) とエンドユーザの両方に最適な選択となります。Kinetix 6000 ドライブのターゲットアプリケーションには、梱包、マテリアルハンドリング、加工、および組立などがあります。

Kinetix 6000 ドライブファミリーは、Kinetix 統合モーションソリューションの一部です。

## Kinetix 6000 多軸サーボドライブの特長

- 多軸サーボ・ドライブ・システム (SERCOS Interface 上の統合モーション付き)
- TÜV認証済み: EN ISO 13849に従うPLe、カテゴリ3、およびIEC 61508、EN 61800-5-2、およびEN 61062に従うSIL CL3  
– 安全トルクオフ制御
- AC195 ~ 265V 3相 (200V クラス) 入力
- AC324 ~ 528V 3相 (400V クラス) 入力  
– 定格連続電流の最大 250% のための拡張ピーク性能
- プログラミングのための RSLogix 5000 ソフトウェアまたは Logix Designer アプリケーション (ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート)
- ControlLogix または CompactLogix コントローラとの Kinetix 統合モーション
- 高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ・フィードバック ; フィードバック専用の補助軸

ドライブファミリー全体のドライブの機能を比較するには、[28ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。

# Kinetix 6000 サーボドライブのコンポーネント

Kinetix 6000 サーボ・ドライブ・システムは、以下のようなコンポーネントから構成されています。

- 1つの一体型軸モジュール (IAM またはリーダ IAM)
- 最大7つの軸モジュール
- 1つのパワーレール
- 1～8つのロータリモータ、リニアモータ、またはリニアアクチュエータ
- 1～8本のモータ電源およびフィードバックケーブル
- 薄型コネクタキット (フライングリードのフィードバックケーブルに必要)
- 2～9本の SERCOS 光ファイバーケーブル

Kinetix 6000 システムには、フォロワ IAM として使用される1つまたは複数の一体型軸モジュール (および、アプリケーションに必要なそれに関連する軸モジュール、パワーレール、モータ、ケーブル、およびコネクタ) を含めることもできます。

Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM) システムは Kinetix 6000 サーボドライブでのオプションです。

- IDM システムごとに1つの Kinetix 6000M IDM 電源インターフェイスモジュール (IPIM)
- Bulletin 2094 パワーレールに最大4つの IPIM モジュール
- 最大16のドライブ・モーター一体型 (IDM) ユニット (各 IPIM モジュールに接続する。)

以下のコンポーネントはオプションです。

- 1つのシャントモジュール (2094-BSP2) (オプションの Bulletin 1394 外部パッシブ・シャント・モジュール付き)
- 2094-PRF スロット・フィルター・モジュール
- Bulletin 2094 ライン・インターフェイス・モジュール (LIM)
- Bulletin 2090 抵抗ブレーキモジュール (RBM)
- Bulletin 1336 外部アクティブ・シャント・モジュール (ダイナミックブレーキ付き)
- 2090-XXLF AC ラインフィルタ (CE のために必要)

Kinetix 6000 ドライブシステム要件の詳細は、『Kinetix 6000 および 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.[GMC-RM003](#)) を参照してください。

# Kinetix 6000 サーボドライブの選択

ドライブモジュール	ドライブの Cat. No.	定格連続出力	
		コンバータ (A <sub>DC</sub> )	インバータ (A, 0 ピーク)
一体型軸モジュール (IAM)、 200V クラス	2094-AC05-MP5-S	3kW, 10A	1.2kW, 5A
	2094-AC05-M01-S	3kW, 10A	1.9kW, 9A
	2094-AC09-M02-S	6kW, 19A	3.4kW, 15A
	2094-AC16-M03-S	11.3kW, 36A	5.5kW, 25A
	2094-AC32-M05-S	22.5kW, 71A	11.0kW, 49A
一体型軸モジュール (IAM)、 400V クラス	2094-BC01-MP5-S	6kW, 9A	1.8kW, 4.0A
	2094-BC01-M01-S	6kW, 9A	3.9kW, 8.6A
	2094-BC02-M02-S	15kW, 23A	6.6kW, 14.6A
	2094-BC04-M03-S	28kW, 42A	13.5kW, 30A
	2094-BC07-M05-S	45kW, 68A	22.0kW, 49A
軸モジュール (AM)、 200V クラス	2094-AMP5-S	適用しない	1.2kW, 5A
	2094-AM01-S		1.9kW, 9A
	2094-AM02-S		3.4kW, 15A
	2094-AM03-S		5.5kW, 25A
	2094-AM05-S		11.0kW, 49A
軸モジュール (AM)、 400V クラス	2094-BMP5-S	適用しない	1.8kW, 4.0A
	2094-BM01-S		3.9kW, 8.6A
	2094-BM02-S		6.6kW, 14.6A
	2094-BM03-S		13.5kW, 30A
	2094-BM05-S		22.0kW, 49A
2094 パワーレール	2094-PRSx	1、2、3、4、5、7、および 8 軸システムが可能	
2094 IDM 電源インターフェイスモジュール	2094-SEPM-B24-S	400V クラス、24A rms、15kW、SERCOS、最大 16 のドライブ・モーター一体型ユニットをサポート	
2094 シャントモジュール	2094-BSP2	200/400V クラス、200 W シャントモジュール (パワーレールに取付け)	
2094 スロット・フィラー・モジュール	2094-PRF	200/400V クラス、パワーレールの使用していないスロットを塞ぐ。	

本書に記載されていない Kinetix 6000 ドライブモジュールの仕様については、『Kinetix サーボドライブ テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD003](#)) を参照してください。

## Kinetix 6200 ドライブコンポーネントの互換性

2094-BCxx-Mxx-M および 2094-BMxx-M 電源モジュールは、2094-BCxx-Mxx-S および 2094-BMxx-S ドライブと同じ動力機構を備えています。このため、2094-BSP2 シャントモジュール、2094-PRF スロット・ファイラー・モジュール、および 2094-PRsx パワーレールは、両方のドライブファミリーでサポートされています。

さらに、SERCOS Interface 付きの 2094-BMxx-M AM 電源モジュールは、2094-BCxx-Mxx-S IAM モジュールが取付けられたパワーレールでサポートされます。逆にいえば、2094-BMxx-S AM ドライブは、SERCOS Interface 付きの 2094-BCxx-Mxx-M IAM 電源モジュールが取付けられたパワーレールでサポートされます。

**重要** Kinetix 6500 EtherNet/IP 制御モジュール (Cat.No. 2094-EN02D-M01-Sx) には、SERCOS Interface を使用している場合と同じ Bulletin 2094 パワーレールに取付けられた IAM/AM モジュールとの互換性はありません。

### IAM/AM モジュールの互換性

IAM モジュール	制御モジュール	2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM モジュール	2094-BMxx-M AM 電源モジュール	
			2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200 制御モジュール	2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500 制御モジュール
2094-BCxx-Mxx-S (シリーズ B および C)	適用しない	完全対応	完全対応	対応しない
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源モジュール)	2094-SE02F-M00-Sx SERCOS Interface			
		2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP ネットワーク	対応しない	対応しない

Kinetix 6200 モジュール式サーボドライブ (カタログ番号 2094-BCxx-Mxx-M、2094-BMxx-M、および 2094-SE02F-M00-Sx) の詳細は、[67 ページ](#)の「Kinetix 6200 および Kinetix 6500 モジュール式サーボドライブ」を参照してください。

## Kinetix 6000M ドライブ / モーター一体型システムの互換性

Kinetix 6000 (シリーズ B) または Kinetix 6200 ドライブ付きの Bulletin 2094 パワーレールは、Kinetix 6000M ドライブ / モーター一体型 (IDM) システムに使用できます。ドライブ・モーター一体型電源インターフェイスモジュール (IPIM) はパワーレールに取付けて、16 台の IDM ユニットと接続します。

**重要** Kinetix 6500 EtherNet/IP 制御モジュール (Cat.No. 2094-EN02D-M01-Sx) には、Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システムとの互換性はありません。

### IAM モジュールの互換性

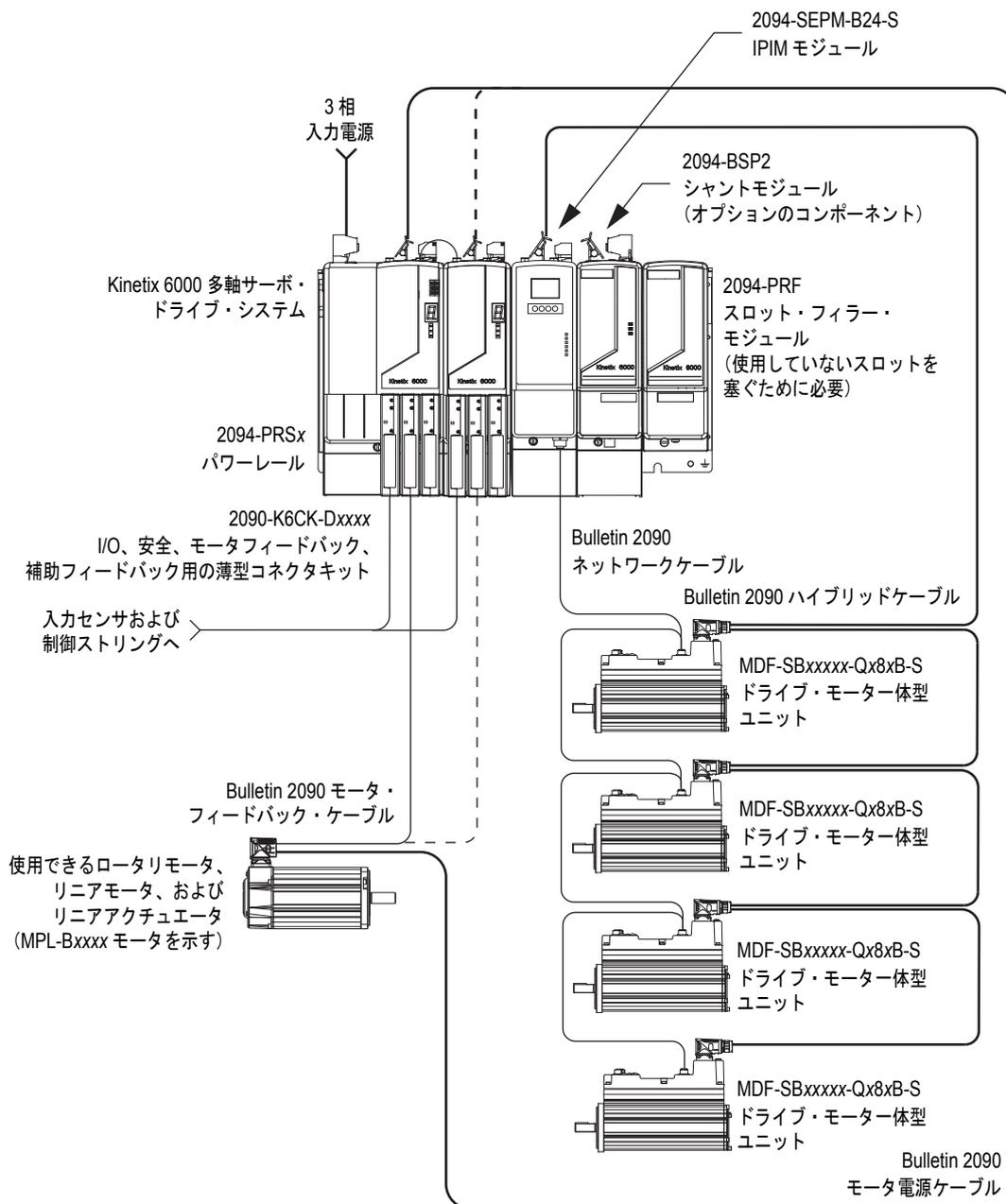
IAM モジュール	制御モジュール	2094-SEPM-B24-S IDM 電源インターフェイス モジュール (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (シリーズ B および C)	適用しない	完全対応
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源モジュール)	2094-SE02F-M00-Sx SERCOS Interface	
		2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP ネットワーク

Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型システムの取付けについては、[95 ページ](#)の「標準的な Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型の構成」を参照してください。

## 標準的な Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型の構成

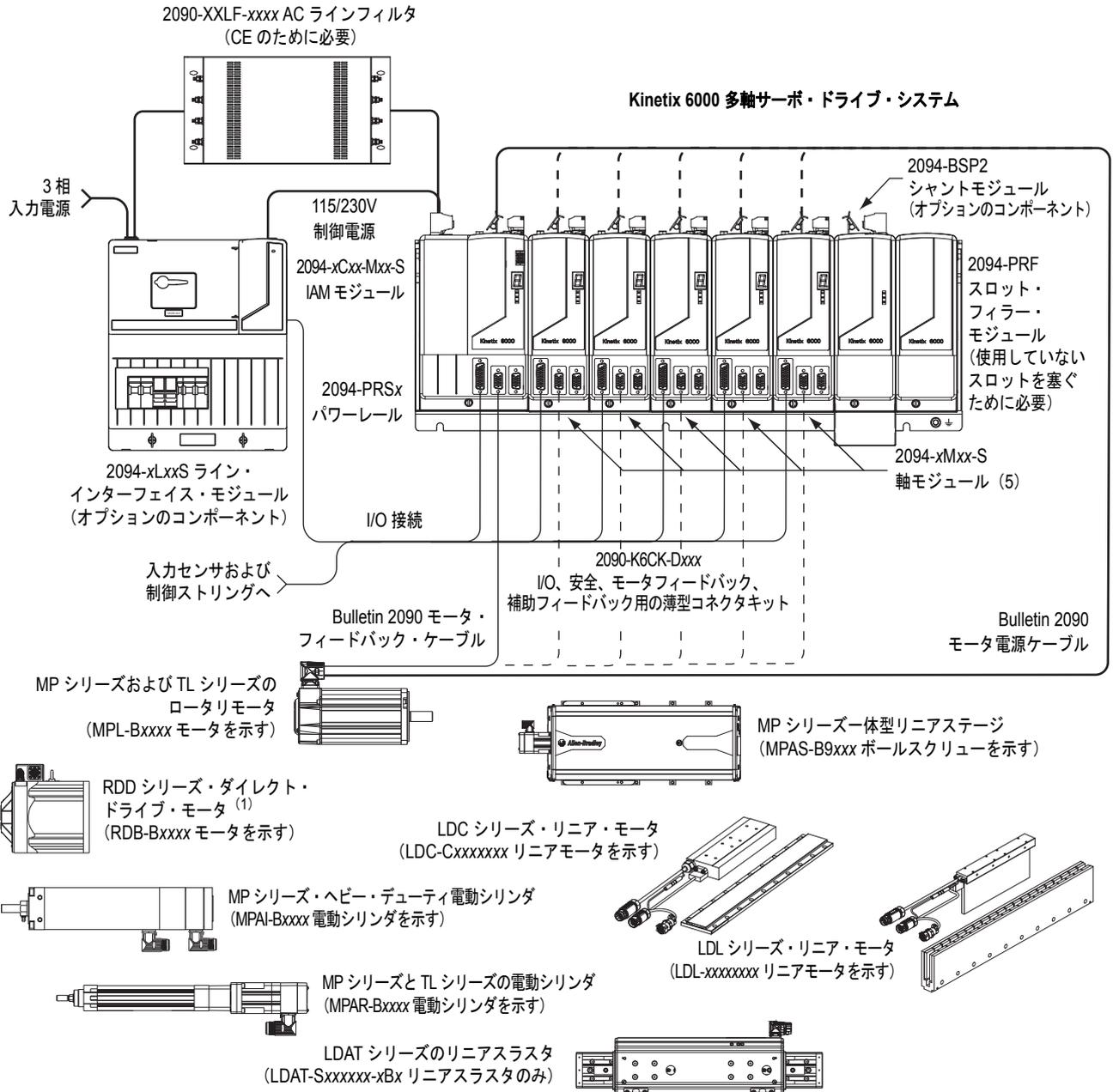
以下の構成では、Kinetix 6000M ドライブ・モーター一体型 (IDM) システムでの Kinetix 6000 サーボドライブの使用例を示します。IDM 電源インターフェイスモジュール (IPIM) は、軸モジュールのある光ファイバー SERCOS リング構成に含まれています。例として、[99 ページ](#)の「標準的な通信構成」を参照してください。

### モジュール式ドライブシステム (Kinetix 6000M IDM システム付き)



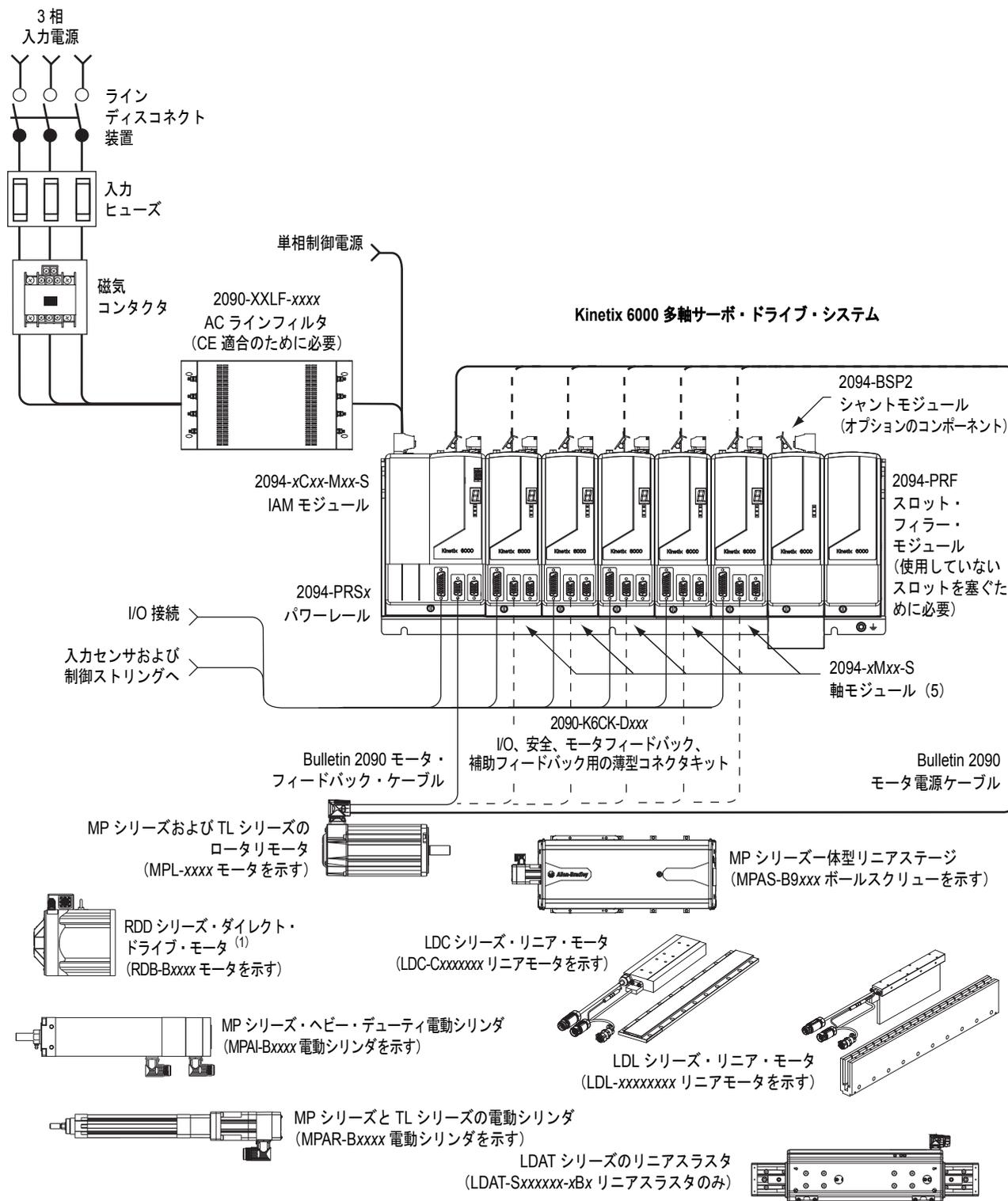
## 標準的なハードウェア構成

### Kinetix 6000 システム (LIM モジュール付き)



(1) モータフィードバック接続のために、2090-K6CK-KENDAT コネクタキットが必要です。

Kinetix 6000 システム (LIM モジュールなし)

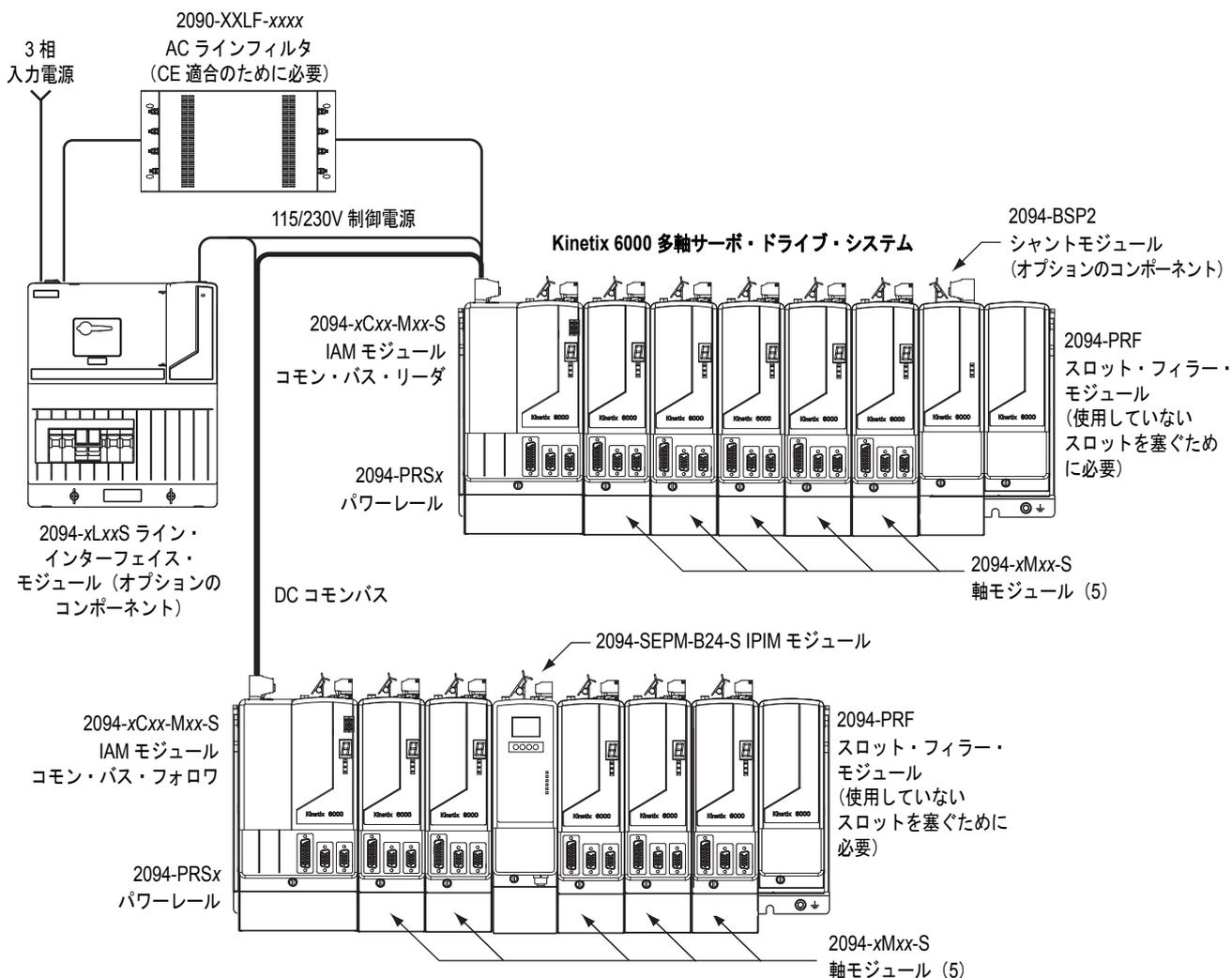


(1) モータフィードバック接続のために、2090-K6CK-KENDAT コネクタキットが必要です。

このシステム構成では、リーダー IAM 電源モジュールは、DC コモンバスを介してフォロワ IAM モジュールに接続されています。パネルレイアウトを計画する際には、リーダー IAM 電源モジュールがシステム全体をプリチャージするのに十分なサイズであることを確認するために DC コモン・バス・システムの合計静電容量を計算する必要があります。この計算を行なう場合は、『Kinetix 6000 サーボドライブ ユーザーズマニュアル』（Pub.No.2094-UM001）を参照してください。

**重要** システムの合計バス静電容量がリーダー IAM モジュールのプリチャージ定格を超えている場合、入力電源を使用していると、IAM モジュールの 7 セグメントのステータスに、エラーコード E90（プリチャージ・タイムアウト・フォルト）が表示されます。  
この状態を解消するには、リーダー IAM 電源モジュールをもっと大きなモジュールに交換するか、または AM 電源モジュールを取り外して合計のバス静電容量を減らす必要があります。

**Kinetix 6000 システム (DC コモンバス)**

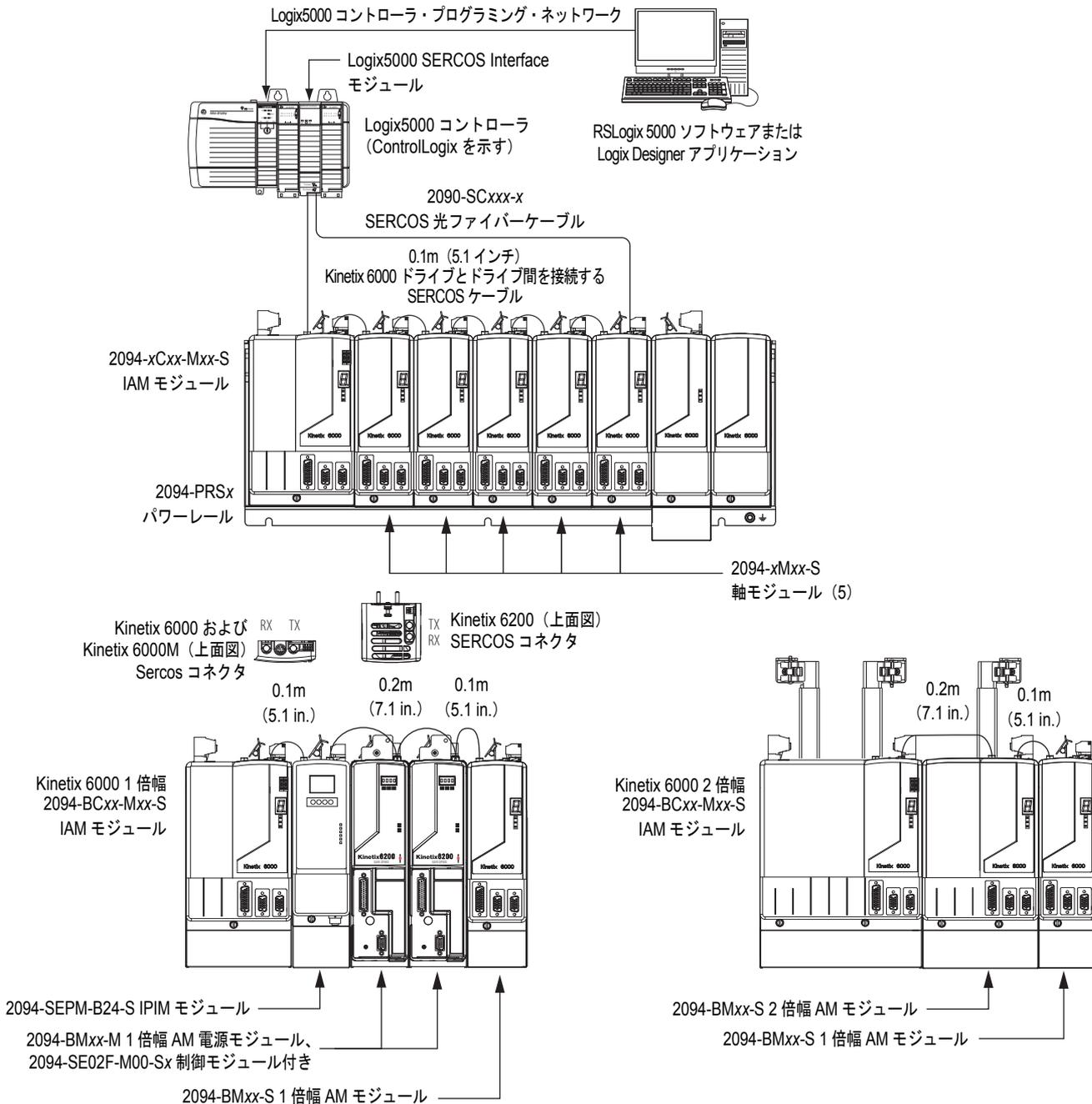


3 相 AC と DC の両方のコモンバス構成に共通するモータやその他の詳細は省略しています。

## 標準的な通信構成

この例では、Kinetix 6000 と Kinetix 6200 ドライブモジュールが同じパワーレールに存在する場合の、Kinetix 6000 ドライブ用のドライブ間を接続する SERCOS のケーブル長とカタログ番号を示します。

### Kinetix 6000 ドライブ通信 (SERCOS)



# ロータリモーションの性能仕様

これらのロータリモータのファミリーは、Kinetix 6000 サーボドライブと使用できます。

ロータリモータのファミリー	参照ページ
MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータ	100
MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ	104
MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータ	107
Kinetix 6000M (Bulletin MDF) ドライブ・モーター一体型 (食品用) モータ	108
MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ	108
MP シリーズ (Bulletin RDB ダイレクト・ドライブ・モータ	109
TL シリーズ (Bulletin TLY) 低イナーシャモータ	110

Kinetix 6000 ドライブシステムの組合せ(ケーブルのカタログ番号の選択とトルク/速度曲線を含む)については、『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM003](#))を参照してください。

## 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのモータ/ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## Bulletin MPL モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

### 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2094-AMP5-S
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	2094-AMP5-S
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2094-AMP5-S
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.4)	0.37	2094-AMP5-S
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	10.5	3.45 (30.0)	0.62	2094-AMP5-S
				15.5	4.74 (41.9)		2094-AM01-S
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18.6)	17.0	8.0 (70.8)	0.86	2094-AM01-S
				23.0	8.2 (73.0)		2094-AM02-S
MPL-A310F	3000	3.24	1.58 (14.0)	9.30	3.61 (31.9)	0.46	2094-AMP5-S
MPL-A310P	5000	4.91	1.58 (14.0)	10.5	2.90 (25.6)	0.73	2094-AMP5-S
				14.0	3.61 (31.9)		2094-AM01-S
MPL-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.0	7.13 (63.0)	1.0	2094-AM01-S
				19.3	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPL-A320P	5000	8.50	2.88 (25.5)	17.0	5.07 (44.8)	1.3	2094-AM01-S
		9.00	3.05 (27.0)	29.5	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37.0)	30.0	9.10 (80.5)	1.8	2094-AM02-S
				38.0	11.1 (98.2)		2094-AM03-S
MPL-A420P	5000	12.9	4.79 (42.3)	30.0	9.67 (85.5)	2.0	2094-AM02-S
				46.0	13.6 (119)		2094-AM03-S
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	30.0	13.9 (123)	1.8	2094-AM02-S
				45.0	19.8 (175)		2094-AM03-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPL-A430P	5000	15.0	5.35 (47.3)	30.0	9.99 (88.3)	2.2	2094-AM02-S
		16.80	5.99 (52.9)	49.0	15.4 (136)		2094-AM03-S
				67.0	19.8 (175)		2094-AM05-S
MPL-A4530F	2800	13.40	8.36 (74.0)	30.0	15.8 (139)	1.9	2094-AM02-S
				42.0	20.3 (179)		2094-AM03-S
MPL-A4530K	4000	19.50	8.13 (71.9)	49.0	17.0 (150)	2.5	2094-AM03-S
				62.0	20.3 (179)		2094-AM05-S
MPL-A4540C	1500	8.50	9.15 (80.9)	17.0	16.9 (150)	1.5	2094-AM01-S
		9.55	10.30 (91.1)	29.0	27.1 (239)		2094-AM02-S
MPL-A4540F	3000	18.40	10.19 (90.1)	49.0	23.6 (208)	2.6	2094-AM03-S
				58.0	27.1 (239)		2094-AM05-S
MPL-A4560F	3000	22.0	14.1 (125)	49.0	27.0 (239)	3.0	2094-AM03-S
				66.0	34.4 (305)		2094-AM05-S
MPL-A520K	4000	15.0	10.77 (95.2)	49.0	19.3 (171)	3.5	2094-AM03-S
				65.0	24.2 (214)		2094-AM05-S
MPL-A540K	4000	41.5	19.42 (171)	73.4	31.3 (277)	5.5	2094-AM05-S
MPL-A560F	3000	42.0	27.39 (242)	73.4	39.6 (350)	5.3	2094-AM05-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	150% のとき 2094-BMP5-S
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	5.90	1.53 (13.3)	0.27	150% のとき 2094-BMP5-S
				6.10	1.58 (13.9)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	5.90	2.34 (20.7)	0.39	150% のとき 2094-BMP5-S
				7.20	2.82 (24.9)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	150% のとき 2094-BMP5-S
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	9.90	4.12 (36.4)	0.62	250% のとき 2094-BMP5-S
				11.3	4.74 (41.9)		150% のとき 2094-BM01-S
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	9.90	7.24 (64.0)	0.86	250% のとき 2094-BMP5-S
				11.3	8.20 (73.0)		150% のとき 2094-BM01-S
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	150% のとき 2094-BMP5-S
				7.10	3.6 (32)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPL-B320P	5000	4.5	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)	1.5	150% のとき 2094-BM01-S
				14.0	8.2 (72.5)		250% のとき 2094-BM01-S
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	13.0	8.0 (71)	1.8	150% のとき 2094-BM01-S
				19.0	11.1 (98)		250% のとき 2094-BM01-S
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	13.0	13.1 (116)	1.9	250% のとき 2094-BM01-S
				21.8	13.4 (118)		150% のとき 2094-BM02-S
				22.0	13.5 (119)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B430P	5000	9.2	6.55 (58)	21.8	14.4 (127)	2.2	150% のとき 2094-BM02-S
				32.0	19.8 (175)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	13.0	13.9 (123)	2.1	150% のとき 2094-BM01-S
				21.0	20.3 (180)		250% のとき 2094-BM01-S
MPL-B4530K	4000	9.9	8.25 (73)	21.8	15.5 (137)	2.6	150% のとき 2094-BM02-S
				31.0	20.3 (179)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B4540F	3000	9.1	10.20 (90)	21.8	21.4 (189)	2.6	150% のとき 2094-BM02-S
				29.0	27.1 (240)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B4560F	3000	11.8	14.0 (124)	21.8	23.3 (206)	3.2	150% のとき 2094-BM02-S
				36.0	34.4 (304)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B520K	4000	11.5	10.7 (95)	21.8	17.0 (150)	3.5	150% のとき 2094-BM02-S
				33.0	23.2 (205)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B540D	2000	10.5	19.4 (172)	21.8	38.8 (343)	3.4	150% のとき 2094-BM02-S
				23.0	41.0 (362)		250% のとき 2094-BM02-S
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	45.0	38.1 (337)	5.4	150% のとき 2094-BM03-S
				60.0	48.6 (430)		250% のとき 2094-BM03-S
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	45.0	49.3 (436)	5.5	150% のとき 2094-BM03-S
				68.0	67.8 (600)		250% のとき 2094-BM03-S
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	75.0	74.6 (660)	7.1	250% のとき 2094-BM03-S
				73.4	73.5 (650)		150% のとき 2094-BM05-S
				94.0	87.0 (770)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B580J	3800	32.0	34.0 (301)	73.4	66.6 (589)	7.9	150% のとき 2094-BM05-S
				94.0	81.0 (716)		200% のとき 2094-BM05-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPL-B640F	3000	30.0	34.4 (304)	45.0	50.4 (446)	6.1	150% のとき 2094-BM03-S
			34.4 (304)	65.0	72.3 (640)		250% のとき 2094-BM03-S
		32.0	36.7 (325)				150% のとき 2094-BM05-S
MPL-B660F	3000	38.5	48.0 (425)	73.4	81.0 (716)	6.1	150% のとき 2094-BM05-S
				96.0	101 (895)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B680D	2000	30.0	55.4 (490)	75.0	125 (1105)	9.3	250% のとき 2094-BM03-S
				34.0	62.8 (556)		73.4
		94.0	152 (1350)				200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B680F	3000	47.9	60.0 (531)	73.4	85.4 (755)	7.5	150% のとき 2094-BM05-S
				96.0	108 (960)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B680H	3500	48.9	58.0 (513)	97.8	107 (947)	7.5	200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B680D	2000	47.3	83.0 (735)	73.4	120 (1065)	12.5	150% のとき 2094-BM05-S
				95.5	152 (1350)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B880C	1500	47.5	110 (973)	73.4	157 (1387)	12.6	150% のとき 2094-BM05-S
				97.5	203 (1800)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B960B	1200	42.5	130 (1150)	73.4	190 (1684)	12.7	150% のとき 2094-BM05-S
				94.0	231 (2050)		200% のとき 2094-BM05-S
MPL-B980B	1000	40.0	162 (1440)	73.4	235 (2077)	15.2	150% のとき 2094-BM05-S
				94.0	278 (2460)		200% のとき 2094-BM05-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPM モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	30.0	6.5 (57.5)	0.90	2094-AM02-S
					30.5	6.6 (58.4)		2094-AM03-S
MPM-A1152F	3000	5000	11.93	4.7 (41.6)	30.0	9.9 (87.6)	1.40	2094-AM02-S
					44.8	13.5 (119)		2094-AM03-S
MPM-A1153F	3000	5000	16.18	6.0 (53.1)	30.0	10.7 (94.7)	1.45	2094-AM02-S
				6.5 (57.5)	49.0	16.1 (142)		2094-AM03-S
MPM-A1302F	3000	4500	17.28	6.6 (58.4)	49.0	13.2 (117)	1.65	2094-AM03-S
					50.2	13.5 (119)		2094-AM05-S
MPM-A1304F	3000	4000	19.65	7.6 (67.2)	30.0	13.2 (117)	2.20	2094-AM02-S
				9.2 (81.4)	48.3	19.3 (171)		2094-AM03-S
MPM-A1651F	3000	5000	30.96	9.3 (82.3)	49.0	15.2 (134)	2.50	2094-AM03-S
				10.7 (94.7)	73.4	20.3 (179)		2094-AM05-S
MPM-A1652F	3000	4000	33.54	11.0 (97.3)	49.0	19.7 (174)	4.03	2094-AM03-S
				13.4 (119)	73.4	27.7 (245)		2094-AM05-S
MPM-A1653F	3000	4000	42.4	11.7 (103)	49.0	21.1 (187)	5.10	2094-AM03-S
				18.6 (165)	73.4	29.6 (262)		2094-AM05-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	5.9	4.3 (38.0)	0.75	150% のとき 2094-BMP5-S
					9.9	6.6 (58.4)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	13.0	4.1 (36.3)	0.90	150% のとき 2094-BM01-S
					20.5	5.8 (51.3)		250% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	5.9	7.2 (63.7)	1.20	150% のとき 2094-BMP5-S
					10.0	11.3 (100)		250% のとき 2094-BMP5-S
					12.4	13.5 (119)		150% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	13.0	9.0 (79.6)	1.40	150% のとき 2094-BM01-S
					21.1	13.3 (118)		250% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	21.8	8.5 (75.2)	1.40	150% のとき 2094-BM02-S
					36.5	13.1 (116)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.5	13.0 (115)	1.40	150% のとき 2094-BM01-S
					21.6	19.7 (174)		250% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.4 (56.6)	21.8	14.4 (127)	1.40	150% のとき 2094-BM02-S
					32.0	19.7 (174)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.4 (56.6)	45.0	14.5 (128)	1.45	150% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	13.0	8.9 (78.8)	1.65	150% のとき 2094-BM01-S
					21.5	13.0 (115)		250% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	21.8	9.9 (87.6)	1.65	150% のとき 2094-BM02-S
					32.4	13.3 (118)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.0 (53.1)	36.5	11.8 (104)	1.65	250% のとき 2094-BM02-S
				6.7 (59.3)	43.4	13.3 (118)		150% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	13.0	17.6 (156)	2.00	150% のとき 2094-BM01-S
					21.5	26.4 (233)		250% のとき 2094-BM01-S
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	21.8	19.0 (168)	2.20	150% のとき 2094-BM02-S
					34.2	27.1 (240)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	45.0	21.5 (190)	2.20	150% のとき 2094-BM03-S
					60.6	27.1 (240)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	21.8	19.4 (172)	2.50	150% のとき 2094-BM02-S
					29.2	23.2 (205)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	45.0	21.6 (191)	2.50	150% のとき 2094-BM03-S
					50.9	23.2 (205)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.3 (100)	45.0	18.8 (166)	2.50	150% のとき 2094-BM03-S
					56.8	21.4 (189)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.4 (145)	21.8	28.7 (254)	3.80	150% のとき 2094-BM02-S
					33.6	40.2 (356)		250% のとき 2094-BM02-S
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	45.0	38.4 (340)	4.30	150% のとき 2094-BM03-S
					60.5	48.0 (425)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	73.4	41.1 (364)	4.30	150% のとき 2094-BM05-S
					84.1	48.0 (424)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	45.0	55.0 (487)	4.60	150% のとき 2094-BM03-S
					59.2	67.7 (599)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	45.0	42.5 (376)	5.10	150% のとき 2094-BM03-S
					72.9	62.0 (549)		250% のとき 2094-BM03-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き) (続き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPM-B1653F	3000	4000	34.94	31.0 (274)	73.4	47.8 (423)	5.10	150% のとき 2094-BM05-S
					94.3	56.0 (495)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2152C	1500	2500	27.4	36.7 (325)	45.0	60.3 (534)	5.60	150% のとき 2094-BM03-S
					55.4	72.2 (639)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B2152F	3000	4500	43.54	34.1 (302)	73.4	56.2 (497)	5.90	150% のとき 2094-BM05-S
					97.8	72.3 (495)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2152M	4500	5000	44.58	34.1 (302)	73.4	51.0 (451)	5.90	150% のとき 2094-BM05-S
					76.3	52.9 (468)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	45.0	80.0 (708)	6.80	150% のとき 2094-BM03-S
					60.0	101 (894)		250% のとき 2094-BM03-S
MPM-B2153E	2250	3000	39.63	47.9 (424)	73.4	79.4 (703)	7.20	150% のとき 2094-BM05-S
					97.8	101 (894)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2153F	3000	3800	43.86	45.6 (403)	73.4	75.0 (664)	7.20	150% のとき 2094-BM05-S
					97.8	99.0 (875)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2154B	1250	2000	35.46	62.7 (555)	73.4	121 (1071)	6.90	150% のとき 2094-BM05-S
					97.8	154 (1362)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2154E	2250	3000	43.68	55.9 (495)	73.4	87.7 (776)	7.50	150% のとき 2094-BM05-S
					97.8	112 (990)		200% のとき 2094-BM05-S
MPM-B2154F	3000	3300	44.40	56.2 (497)	73.4	78.8 (697)	7.50	150% のとき 2094-BM05-S
					83.6	88.0 (778)		200% のとき 2094-BM05-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPF モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPF-A310P	5000	4.50	1.58 (14.0)	10.5	2.91 (25.7)	0.73	2094-AMP5-S
				14.0	3.61 (31.9)		2094-AM01-S
MPF-A320H	3500	6.10	3.05 (27.0)	17.0	6.97 (61.6)	1.0	2094-AM01-S
				19.3	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPF-A320P	5000	8.50	2.88 (25.5)	17.0	5.07 (44.8)	1.3	2094-AM01-S
		9.00	3.05 (27.0)	29.5	7.91 (70.0)		2094-AM02-S
MPF-A330P	5000	12.0	3.85 (34.0)	30.0	8.47 (74.9)	1.6	2094-AM02-S
				38.0	10.32 (91.2)		2094-AM03-S
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55.0)	30.0	13.20 (117)	1.8	2094-AM02-S
				45.0	19.82 (175)		2094-AM03-S
MPF-A430P	5000	16.80	5.94 (52.5)	49.0	15.36 (136)	1.9	2094-AM03-S
				67.0	19.80 (175)		2094-AM05-S
MPF-A4530K	4000	19.50	8.08 (71.4)	49.0	17.01 (150)	2.3	2094-AM03-S
				62.0	20.30 (179)		2094-AM05-S
MPF-A4540F	3000	18.40	10.15 (89.7)	49.0	23.56 (208)	2.5	2094-AM03-S
				58.0	27.10 (239)		2094-AM05-S
MPF-A540K	4000	24.5	11.40 (100)	49.0	21.68 (192)	4.1	2094-AM03-S
		41.5	19.42 (171)	73.4	31.55 (279)		2094-AM05-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPF-B310P	5000	2.30	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	150% のとき 2094-BMP5-S
				7.10	3.6 (32)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPF-B320P	5000	4.00	2.90 (26)	5.90	3.9 (34)	1.5	150% のとき 2094-BMP5-S
		4.24	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)		150% のとき 2094-BM01-S
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	14.0	7.8 (69)	1.6	250% のとき 2094-BM01-S
				13.0	8.2 (72)		150% のとき 2094-BM01-S
MPF-B430P	5000	9.20	6.55 (58)	19.0	11.1 (98)	2.0	250% のとき 2094-BM01-S
				21.8	14.2 (125)		150% のとき 2094-BM02-S
MPF-B4530K	4000	9.90	8.25 (73)	32.0	19.8 (175)	2.4	250% のとき 2094-BM02-S
				21.8	15.4 (136)		150% のとき 2094-BM02-S
MPF-B4540F	3000	9.10	10.20 (90)	31.0	20.3 (179)	2.5	250% のとき 2094-BM02-S
				21.8	21.4 (189)		150% のとき 2094-BM02-S
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	29.0	27.1 (240)	4.1	250% のとき 2094-BM02-S
				45.0	37.9 (335)		150% のとき 2094-BM03-S
				60.0	48.6 (430)		250% のとき 2094-BM03-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MDF ドライブ・モーター一体型の性能仕様

## 性能仕様 (Kinetix 6000M (ブレーキなし) モータ付き)

IDM ドライブ・モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000M IPIM モジュール
MDF-SB1003P-xxx2x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.10	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx2x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.15	
MDF-SB1304F-xxx2x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.39	

## 性能仕様 (Kinetix 6000M (ブレーキ付き) モータ付き)

IDM ドライブ・モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000M IPIM モジュール
MDF-SB1003P-xxx4x-S	5000	4.03	3.00 (26.5)	19.0	10.50 (92.9)	1.02	2094-SEPM-B24-S
MDF-SB1153H-xxx4x-S	3500	4.50	4.80 (42.5)	20.0	18.50 (164)	1.00	
MDF-SB1304F-xxx4x-S	3000	5.80	7.25 (64.2)	20.0	21.75 (192)	1.24	

性能仕様データと曲線は、周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPS-A330P	5000	8.50	3.10 (27)	17.0	5.80 (51)	1.3	2094-AM01-S
				30.0	9.30 (82)		2094-AM02-S
				38.0	11.10 (98)		2094-AM03-S
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	30.0	15.9 (140)	1.4	2094-AM02-S
				49.0	24.2 (214)		2094-AM03-S
				56.0	27.1 (240)		2094-AM05-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール電流 A0 ピーク	システム連続ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPS-B330P	5000	4.9	3.60 (32)	13.0	8.2 (72.5)	1.3	150% のとき 2094-BM01-S
				19.0	11.0 (97.2)		250% のとき 2094-BM01-S
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	21.5	22.8 (202)	1.4	250% のとき 2094-BM01-S
				21.8	23.2 (205)		150% のとき 2094-BM02-S
				26.0	27.1 (240)		250% のとき 2094-BM02-S
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	45.0	49.2 (435)	3.5	150% のとき 2094-BM03-S
				68.0	67.8 (600)		250% のとき 2094-BM03-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin RDB モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底 速度 rpm	最大 速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストールトルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
RDB-B21519	750	1235	9.90	31.2 (276)	21.8	66.8 (591)	3.64	150% のとき 2094-BM02-S
					27.3	83.1 (735)		250% のとき 2094-BM02-S
RDB-B2151C	1500	2125	17.3	31.3 (277)	45.0	80.2 (710)	5.23	150% のとき 2094-BM03-S
					46.4	82.8 (733)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B21529	750	1035	12.2	43.4 (384)	21.8	76.8 (680)	4.33	150% のとき 2094-BM02-S
					32.8	111 (982)		250% のとき 2094-BM02-S
RDB-B2152C	1500	2125	23.5	43.4 (384)	45.0	80.4 (711)	6.41	150% のとき 2094-BM03-S
					63.2	111 (982)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B21539	750	1250	15.8	51.5 (456)	45.0	130 (1150)	5.34	150% のとき 2094-BM03-S
					47.9	137 (1212)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B2153C	1500	2250	29.4	51.5 (456)	75.0	125 (1106)	5.87	250% のとき 2094-BM03-S
					73.4	122 (1080)		150% のとき 2094-BM05-S
					82.6	137 (1212)		200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B29014	200	450	5.9	48.9 (167)	13.0	89.2 (789)	1.97	150% のとき 2094-BM01-S
					17.6	110 (973)		250% のとき 2094-BM01-S
RDB-B29016	375	785	10.0	48.9 (167)	21.8	86.6 (766)	3.18	150% のとき 2094-BM02-S
					31.0	110 (973)		250% のとき 2094-BM02-S
RDB-B29019	750	1500	19.1	48.9 (167)	45.0	90.8 (803)	3.63	150% のとき 2094-BM03-S
					58.7	110 (973)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B29024	200	435	10.7	97.8 (865)	21.8	159 (1407)	3.33	150% のとき 2094-BM02-S
					33.0	214 (1894)		250% のとき 2094-BM02-S
RDB-B29026	375	885	21.9	97.8 (865)	45.0	161 (1425)	4.05	150% のとき 2094-BM03-S
					67.2	214 (1894)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B29029	750	1200	36.2	97.5 (863)	97.8	195 (1726)	4.05	200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B29034	200	500	17.4	140 (1239)	45.0	274 (2425)	5.16	150% のとき 2094-BM03-S
					56.6	321 (2841)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B29036	375	750	26.0	140 (1239)	73.4	290 (2566)	5.49	150% のとき 2094-BM05-S
					84.9	318 (2814)		200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B29039	750	1000	48.9	113 (1000)	97.8	194 (1717)	4.41	200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B41014	200	385	17.8	183 (1619)	45.0	317 (2805)	5.20	150% のとき 2094-BM03-S
					51.2	340 (3009)		250% のとき 2094-BM03-S
RDB-B41016	375	700	33.2	183 (1619)	73.4	292 (2584)	4.83	150% のとき 2094-BM05-S
					95.5	339 (3000)		200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B41018	625	700	48.9	175 (1549)	97.8	271 (2398)	4.83	200% のとき 2094-BM05-S
RDB-B41024	200	365	31.5	330 (2929)	73.4	593 (5248)	7.29	150% のとき 2094-BM05-S
					95.5	690 (6107)		200% のとき 2094-BM05-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin TLY モータの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 6000 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
TLY-A110T	6000	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2094-AMP5-S
TLY-A120T		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2094-AMP5-S
TLY-A130T		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2094-AMP5-S
TLY-A220T		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2094-AMP5-S
TLY-A230T		5.20 5.50	1.23 (10.9) 1.30 (11.5)	10.5 15.5	2.07 (18.3) 3.05 (27.0)	0.44	2094-AMP5-S 2094-AM01-S
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.69	2094-AM01-S
TLY-A2540P		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S
TLY-A2540P	5000	8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.86	2094-AM01-S
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)		2094-AM02-S
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2094-AM02-S

## 性能仕様 (ブレーキ付き) (Kinetix 6000 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
TLY-A110T	6000	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2094-AMP5-S
TLY-A120T		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2094-AMP5-S
TLY-A130T		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2094-AMP5-S
TLY-A220T		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2094-AMP5-S
TLY-A230T		4.95 4.95	1.16 (10.3) 1.16 (10.3)	10.5 15.5	2.07 (18.3) 3.05 (27.0)	0.32	2094-AMP5-S 2094-AM01-S
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.55	2094-AM01-S
TLY-A2540P		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S
TLY-A2540P	5000	8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.66	2094-AM01-S
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)		2094-AM02-S
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2094-AM02-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## リニアモーションの性能仕様

これらのリニアモーションのファミリーは、Kinetix 6000 サーボドライブと使用できます。

リニアモーションのファミリー	参照ページ
LDAT シリーズ一体型リニアスラスト	112
MP シリーズ (Bulletin MPAS) 一体型リニアステージ	119
MP シリーズ (Bulletin MPAR) 電動シリンダ	120
MP シリーズ (Bulletin MPAL) ヘビーデューティ電動シリンダ	121
LDC シリーズ鉄芯リニアモータ	123
LDL シリーズ非鉄芯リニアモータ	125

Kinetix 6000 ドライブシステムの組合せ(ケーブルのカタログ番号の選択と力/速度曲線を含む)については、『Kinetix 6000 および Kinetix 6200/6500 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM003](#))を参照してください。

### 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのアクチュエータ/ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## LDAT シリーズの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

### 性能仕様 (フレーム 30) (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-AM01-S
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2094-AM02-S
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2094-AM01-S
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2094-AM03-S
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx							
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2094-AM01-S
LDAT-S033020-EBx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EBx							
LDAT-S033040-EBx							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 50）（Kinetix 6000（200V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ			
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2094-AMP5-S			
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.38				
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.42				
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.44				
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.46				
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2094-AM01-S			
LDAT-S052020-DBx	4.8					0.97				
LDAT-S052030-DBx	5.0					1.01				
LDAT-S052040-DBx						1.01				
LDAT-S052050-DBx										
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx	2.6	3.1	11.4	0.50	2094-AMP5-S					
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2094-AM02-S			
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.53				
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx	5.0					1.53				
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	1.7					3.1		11.4	0.47	2094-AMP5-S
LDAT-S054010-DBx	4.4					12.4		509 (114)	45.5	1453 (327)
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0	2.05								
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2.6	6.2	22.7	1.02	2094-AM01-S					

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 6000（200V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2094-AM01-S
LDAT-S072010-EBx ... LDAT-S072070-EBx	1.7	3.0		11.0		0.47	2094-AMP5-S
LDAT-S073010-DBx ... LDAT-S073070-DBx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2094-AM02-S
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1.2	3.0		10.9		0.41	2094-AMP5-S

## 性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 6000（200V クラス）ドライブ付き）（続き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2094-AM02-S
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	1.8	6.0		21.7		0.95	2094-AM01-S
LDAT-S076010-DBx ... LDAT-S076070-DBx	3.5	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	3.17	2094-AM03-S
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1.8	9.1		33.2		1.45	2094-AM02-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 6000（200V クラス）ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2094-AM01-S
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	1.3	2.9		10.5		0.42	2094-AMP5-S
LDAT-S103010-DBx ... LDAT-S103090-DBx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2094-AM02-S
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	0.9	2.9		10.5		0.30	2094-AMP5-S
LDAT-S104010-DBx ... LDAT-S104090-DBx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2094-AM02-S
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	1.3	5.7		21.0		0.86	2094-AM01-S
LDAT-S106010-DBx ... LDAT-S106090-DBx	2.7	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	2.94	2094-AM03-S
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1.3	8.6		31.5		1.28	2094-AM02-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 6000（200V クラス）ドライブ付き）**

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC230V kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2094-AM01-S
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2094-AMP5-S
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2094-AM02-S
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2094-AM02-S
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2094-AM01-S
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2094-AM03-S
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2094-AM02-S

**性能仕様（フレーム 30）（Kinetix 6000（400V クラス）ドライブ付き）**

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.40	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S033020-EBx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EBx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EBx	5.0					0.91	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (フレーム 50) (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	150% のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-DBx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S052020-DBx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-DBx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-DBx							
LDAT-S052050-DBx							
LDAT-S052010-EBx	3.7	3.1	251 (56)	11.4	727 (163)	0.80	150% のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S052020-EBx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-EBx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-EBx							
LDAT-S052050-EBx							
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.56	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.87	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx							
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	3.5	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	1.04	150% のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0					2.53	
LDAT-S054010-EBx	4.4					1.87	
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5.0	6.2	509 (114)	22.7	1453 (327)	2.05	150% のとき 2094-BM01-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (フレーム 70) (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S072010-DBx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S072020-DBx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-DBx ... LDAT-S072070-DBx							
LDAT-S072010-EBx	3.5	3.0	364 (82)	11.0	1055 (237)	1.03	150% のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S072020-EBx							
LDAT-S072070-EBx							

## 性能仕様 (フレーム 70) (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き) (続き)

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S073010-DBx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S073020-DBx ... LDAT-S073070-DBx	5.0					2.50	
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	2.4					1.01	
LDAT-S074010-DBx	4.7	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	3.15	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S074020-DBx ... LDAT-S074070-DBx	5.0					3.30	
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	3.5					2.08	
LDAT-S076010-DBx	5.0	18.2	1122 (252)	66.4	3189 (717)	5.02	150% のとき 2094-BM03-S
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3.18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3.5	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (フレーム 100) (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S102010-DBx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	150% のとき 2094-BM01-S
LDAT-S102020-DBx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DBx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-DBx ... LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx						0.96	
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx						2.6	
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	150% のとき 2094-BM02-S
LDAT-S103020-DBx ... LDAT-S103090-DBx	5.0					2.93	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1.8					0.92	
LDAT-S104010-DBx	4.1					11.5	
LDAT-S104020-DBx ... LDAT-S104090-DBx	5.0	4.29					
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2.7	2.07					
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2.7	2.07					

## 性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 6000（400V クラス）ドライブ付き）（続き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	150%のとき 2094-BM03-S
LDAT-S106020-DBx ... LDAT-S106090-DBx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7	8.6		31.5		2.94	150%のとき 2094-BM02-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C（104°F）でドライブの周囲温度が 50°C（122°F）で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 6000（400V クラス）ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N（ポンド）	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N（ポンド）	定格出力 AC460V kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	150%のとき 2094-BM01-S
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1.8	2.7		9.8		0.87	150%のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	150%のとき 2094-BM01-S
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.2	2.7		9.1		0.80	150%のとき 2094-BMP5-S
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	3.83	150%のとき 2094-BM02-S
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3		19.5		1.78	150%のとき 2094-BM01-S
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	5.85	150%のとき 2094-BM03-S
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1		19.8		2.71	150%のとき 2094-BM01-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C（104°F）でドライブの周囲温度が 50°C（122°F）で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAS の性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

リアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2094-AMP5-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2094-AMP5-S
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2094-AM01-S
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	2094-AM01-S
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	17.0	417 (93.7)	0.53	2094-AM01-S
				18.5	456 (103)		2094-AM02-S
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	2094-AM01-S
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	17.0	630 (142)	0.77	2094-AM01-S
				18.3	680 (153)		2094-AM02-S
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	2094-AM01-S

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ/sec) です。  
(2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ/sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ/sec) です。  
(3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000mm/sec (200 インチ/sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000mm/sec (200 インチ/sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No. [GMC-TD002](#)) を参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

リアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	5.90	865 (194)	0.62	150% のとき 2094-BMP5-S
				6.60	968 (218)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	5.90	281 (63.2)	0.527	150% のとき 2094-BMP5-S
				9.30	456 (103)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	5.90	272 (61.1)	0.475	150% のとき 2094-BMP5-S
				8.37	399 (89.7)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3.40	285 (64.1)	5.90	433 (97.3)	0.768	150% のとき 2094-BMP5-S
				9.10	680 (153)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	5.90	424 (95.3)	0.69	150% のとき 2094-BMP5-S
				8.19	601 (135)		250% のとき 2094-BMP5-S

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ/sec) です。  
(2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ/sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ/sec) です。  
(3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000mm/sec (200 インチ/sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000mm/sec (200 インチ/sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No. [GMC-TD002](#)) を参照してください。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAR の性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-AMP5-S
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	2094-AMP5-S
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2094-AM01-S
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2094-AM02-S
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2094-AM02-S

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	150% のとき 2094-BM01-S
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	150% のとき 2094-BM01-S

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAI の性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ボールスクリー) (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2094-AMP5-S
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2094-AM01-S
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2094-AM01-S
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2094-AM02-S
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2094-AM03-S
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

## 性能仕様 (ローラスクリュー) (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2094-AM01-S
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2094-AM01-S
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2094-AM02-S
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、アクチュエータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

性能仕様（ボールスクリュウ）（Kinetix 6000（400V クラス）ドライブ付き）

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)				2570 (578)
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	150% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B3300CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3450CM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		250% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B3150EM3	376 (15)							
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	150% のとき 2094-BM01-S
MPAI-B4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4450CM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		250% のとき 2094-BM01-S
MPAI-B4150EM3	491 (19)							
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3								
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	150% のとき 2094-BM01-S
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		250% のとき 2094-BM01-S

性能仕様（ローラスクリュー）（Kinetix 6000（400V クラス）ドライブ付き）

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	250% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	250% のとき 2094-BMP5-S
MPAI-B3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3450RM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3150SM3	353 (14)							
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	250% のとき 2094-BM01-S
MPAI-B4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4450RM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4150SM3	393 (15)							
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3								

性能仕様データと曲線は、アクチュエータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDC シリーズの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (200V クラス) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート/sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2094-AM01-S
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	2094-AM02-S
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			2094-AM01-S
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2094-AM01-S
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	2094-AM02-S
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			2094-AMP5-S
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2094-AM03-S
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			2094-AMP5-S
LDC-C075200-DHT	10.0 (32.8)	7.7 ~ 11.5	348 ~ 523 (78 ~ 117)	22.9	882 (198)	1.74 ~ 2.61	2094-AM02-S
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7		11.5			2094-AMP5-S
LDC-C075300-DHT		11.5 ~ 17.2	523 ~ 784 (117 ~ 176)	35.6	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2094-AM03-S
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7		11.9			2094-AM01-S
LDC-C075400-DHT		15.3 ~ 23.0	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	47.4	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2094-AM03-S
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5		23.7			2094-AM02-S
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1 ~ 16.7	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	34.3	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	2094-AM03-S
LDC-C100300-EHT		3.7 ~ 5.6		11.4			2094-AM01-S
LDC-C100400-DHT		14.8 ~ 22.2	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	45.7	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2094-AM03-S
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1		22.8			2094-AM02-S
LDC-C100600-DHT		22.2 ~ 33.3	1349 ~ 2023 (303 ~ 455)	68.5	3534 (794)	6.74 ~ 10.11	2094-AM05-S
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1 ~ 21.1	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	45.2	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	2094-AM03-S
LDC-C150600-DHT		21.1 ~ 31.7	1922 ~ 2882 (432 ~ 648)	67.8	5246 (1179)	9.61 ~ 14.41	2094-AM05-S

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 6000 (400V クラス) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート/sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 6000 400V クラスドライブ	
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7 ~ 11.5	348 ~ 523 (78 ~ 117)	22.9	882 (198)	1.74 ~ 2.61	250% のとき 2094-BM02-S
LDC-C075200-EHT			3.8 ~ 5.7		11.5			150% のとき 2094-BM01-S
LDC-C075300-DHT	11.5 ~ 17.2		523 ~ 784 (117 ~ 176)	35.6	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C075300-EHT	3.8 ~ 5.7			11.9			150% のとき 2094-BM01-S	
LDC-C075400-DHT	15.3 ~ 23.0		697 ~ 1045 (157 ~ 235)	47.4	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	250% のとき 2094-BM03-S	
LDC-C075400-EHT	7.7 ~ 11.5			23.7			250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)		11.1 ~ 16.7	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	34.3	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	250% のとき 2094-BM02-S
LDC-C100300-EHT		3.7 ~ 5.6	11.4		150% のとき 2094-BM01-S			
LDC-C100400-DHT		14.8 ~ 22.2	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	45.7	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	250% のとき 2094-BM03-S	
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1		22.8			250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C100600-DHT		22.2 ~ 33.3	1349 ~ 2023 (303 ~ 455)	68.5	3534 (794)	6.74 ~ 10.11	250% のとき 2094-BM03-S	
LDC-C100600-EHT		11.1 ~ 16.7		34.3			250% のとき 2094-BM02-S	
LDC-C150400-DHT		10.0 (32.8)	14.1 ~ 21.1	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	45.2	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	150% のとき 2094-BM03-S
LDC-C150400-EHT	7.0 ~ 10.6		22.6		250% のとき 2094-BM02-S			
LDC-C150600-DHT	21.1 ~ 31.7		1922 ~ 2882 (432 ~ 648)	67.8	5246 (1179)	9.61 ~ 14.41	250% のとき 2094-BM03-S	
LDC-C150600-EHT	10.6 ~ 15.8			33.9			250% のとき 2094-BM02-S	

(1) 値は、冷却なし (下限値) から水冷 (上限値) の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDL シリーズの性能仕様 (Kinetix 6000 ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 6000 200V クラスドライブ	
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2094-AMP5-S	
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2094-AM01-S	
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2094-AMP5-S	
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2094-AMP5-S	
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2094-AM01-S	
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2094-AMP5-S	
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2094-AMP5-S	
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2094-AM01-S	
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S	
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2094-AM02-S	
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S	
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2094-AM03-S	
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2094-AM01-S	
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2094-AMP5-S	
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2094-AM01-S	
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2094-AMP5-S	
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2094-AM02-S	
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2094-AM03-S	
LDL-T050480-EHT		5.5		18.1			2094-AM01-S	
LDL-N075480-DHT		10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59	2094-AM03-S
LDL-N075480-EHT			4.9		16.4			2094-AM01-S
LDL-T075480-DHT			9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2094-AM03-S
LDL-T075480-EHT			4.9		16.4			2094-AM01-S

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

Notes:

# Kinetix 300 および Kinetix 350 EtherNet/IP サーボドライブ



Kinetix 300 EtherNet/IP インデキシングドライブは、軸数の少ないモーション・コントロール・ソリューションにコスト効率のよい 1 軸ソリューションを提供します。Kinetix 300 サーボドライブは、統合アーキテクチャをサポートする CompactLogix コントローラまたはコンポーネント・モーション・ソリューション用の MicroLogix コントローラに接続して動作するように設計されています。マシン（モーション、制御、I/O、および HMI を含む）全体に 1 つの標準 EtherNet/IP ネットワークを使用することで、配線を簡略化して、パネルレイアウトにかかる費用を低減し、製造と企業システムに簡単に統合できるようになります。さらに、安全トルクオフ機能によってマシンの生産性を向上しながら、作業員を安全に保護できます。



Kinetix 350 1 軸 EtherNet/IP サーボドライブは、1 つのネットワークでの制御ソリューション全体の統合を簡略化することでモーション・コントロール・システムにスケーラビリティを提供するために開発されました。Kinetix 350 サーボドライブは、EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションをサポートする ControlLogix と CompactLogix コントローラに接続して動作するように設計されています。システムとして統合することで、今日の産業で競争力の強化のために必要とされている高性能とスケーラビリティをもたらすコスト効率のよいモーションソリューションを提供できます。コンパクトな設計のため、Kinetix 350 はあまりパネルスペースを必要とせず、簡単に接続できます。さらに、機械製品ライン全体を通じて統合製品の間でコードを再利用できるため、設置と立上げ時間を短縮できます。

## Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボドライブの特長

- 比較的単純なモーションアプリケーションのための 1 軸ソリューション
- シンプルなアナログ、PTO、または EtherNet/IP インデキシング制御のための柔軟な制御アーキテクチャ（Kinetix 300 ドライブ）
- EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーション（Kinetix 350 ドライブ）
- 1 つのネットワークでの制御ソリューション全体の統合（HMI、PAC、I/O、およびモーションを含む）を簡略化
- 自動デバイス交換（ADR）のためのメモリモジュール
- TÜV 認証済み：EN ISO 13849 に準拠した PLd、カテゴリ 3、および IEC 61508、EN 61800-5-2、および EN 61062 に準拠した SIL CL2
  - 安全トルクオフ制御
- 用途の広い AC 入力電圧範囲：
  - AC100V および AC200V クラス、単相
  - AC200V クラス、単相 および 3 相
  - AC400V クラス、3 相
- 2097-V31PRx（100V クラスモデル）は、200V クラスモータをフルスピードで駆動
- 2097-V32PRx（200V クラスモデル）は、AC（EMC）ラインフィルタを内蔵
- マスタギア操作モードのための、高分解能アブソリュート・マルチ・ターンおよびシングル・ターン・エンコーダ・フィードバック、補助軸

Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボドライブの特長を区別するには、[128 ページ](#)を参照してください。

## Kinetix 300 EtherNet/IP インデキシングドライブの特長

- インデキシング
  - 5つのインデキシングタイプ
  - S字曲線および台形（直線）移動
  - 32のインデックス能力
- EtherNet/IP を介して制御を指令
  - 速度および電流
  - アブソリュートまたはインクリメンタル位置（登録付きまたはなし）
- 電子ギア操作
- アナログ入力制御
- ステップおよび方向制御
- ControlLogix 1756-L7x または 1756-L7xS プログラマブル・オートメーション・コントローラ（PAC）、1756-ENxT Ethernet モジュール付き
- CompactLogix 5370 または 1769-L3x コントローラ（PAC）、RSLogix 5000 ソフトウェアおよび統合アーキテクチャソリューション用アドオンプロファイル付き
- CompactLogix 1768-L4x または 1768-L4xS コントローラ（PAC）、1768-ENBT Ethernet モジュール付き
- MicroLogix 1100 または 1400 プログラマブル・ロジック・コントローラ（PLC）、構成と診断用の Web サーバ内蔵
- Connected Components Workshop ソフトウェア付き Micro850 コントローラ（PLC）

## Kinetix 350 1 軸 EtherNet/IP ドライブの特長

- 標準 Ethernet ネットワーク上でのリアルタイムのクローズド・ループ・モーション制御用の CIP Motion テクノロジによる EtherNet/IP ネットワーク
- リニアとスター構成トポロジに完全対応
- ControlLogix L6 および L7 コントローラで Kinetix 統合モーションの利点を活用
- EtherNet/IP ネットワーク上の統合モーションと RSLogix 5000 ソフトウェア（Ver. 20.00.00 以降）または Logix Designer アプリケーションをサポートする CompactLogix 5370 コントローラ
- プログラミングのための RSLogix 5000 ソフトウェアまたは Logix Designer アプリケーション（ラダーロジック、構造化テキスト、およびシーケンシャル・ファンクション・チャート）

ドライブファミリー全体のドライブの機能を比較するには、[28ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。

## Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボドライブのコンポーネント

Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボ・ドライブ・システムは、以下のようなコンポーネントから構成されています。

- 1 台の 2097-V3xxxx（Kinetix 300）ドライブまたは 2097-V3xxxx-LM（Kinetix 350）ドライブ
- 1 つのサーボモータまたはリニアアクチュエータ
- 1 本のモータ電源およびモータ・フィードバック・ケーブル
- 1 つの 2090-K2CK-D15M 薄型コネクタキット（フライングリードのフィードバックケーブルに必要）
- 1 つの 2097-TB1 I/O 拡張端子台
- 1585J-M8CBJM-x（シールド）Ethernet ケーブル

Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボ・ドライブ・システムには、以下のオプションのコンポーネントのいずれかを組み込むこともできます。

- 1 つの 2097-Fx または 2090-XXLF-TC116 AC ラインフィルタ
- 1 つの 2097-Rx シャントレジスタ

Kinetix 300 および 350 ドライブシステム要件の詳細は、『Kinetix 300 および 350 ドライブシステム 設計ガイド』（Pub.No.[GMC-RM004](#)）を参照してください。

# Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボドライブの選択

Kinetix 300 ドライブの Cat. No.	Kinetix 350 ドライブの Cat. No.	入力電圧	連続出力電力 kW	連続出力電流 A 0ピーク	機能
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	AC120/240V rms、単相 <sup>(1)</sup>	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> <li>120V ダブラーモード</li> <li>安全トルクオフ</li> </ul>
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	AC240V rms、単相 <sup>(1)</sup>	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> <li>内蔵の AC ライン フィルタ</li> <li>安全トルクオフ</li> </ul>
2097-V32PR2	2097-V32PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR4	2097-V32PR4-LM		1.70	11.3	
2097-V33PR1	2097-V33PR1-LM	AC120V rms、単相、 AC240V rms、単相 <sup>(1)</sup> 、 AC240V rms、3相	0.50	2.8	安全トルクオフ
2097-V33PR3	2097-V33PR3-LM		1.00	5.7	
2097-V33PR5	2097-V33PR5-LM		2.00	11.3	
2097-V33PR6	2097-V33PR6-LM		3.00	17.0	
2097-V34PR3	2097-V34PR3-LM	AC480V rms、3相	1.00	2.8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2.00	5.7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3.00	8.5	

(1) 240V 3 相入力（以下の表を参照）で得られるのと同じモータ性能を 240V 単相入力期待できます。

## 240V 入力電圧での Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブの動作

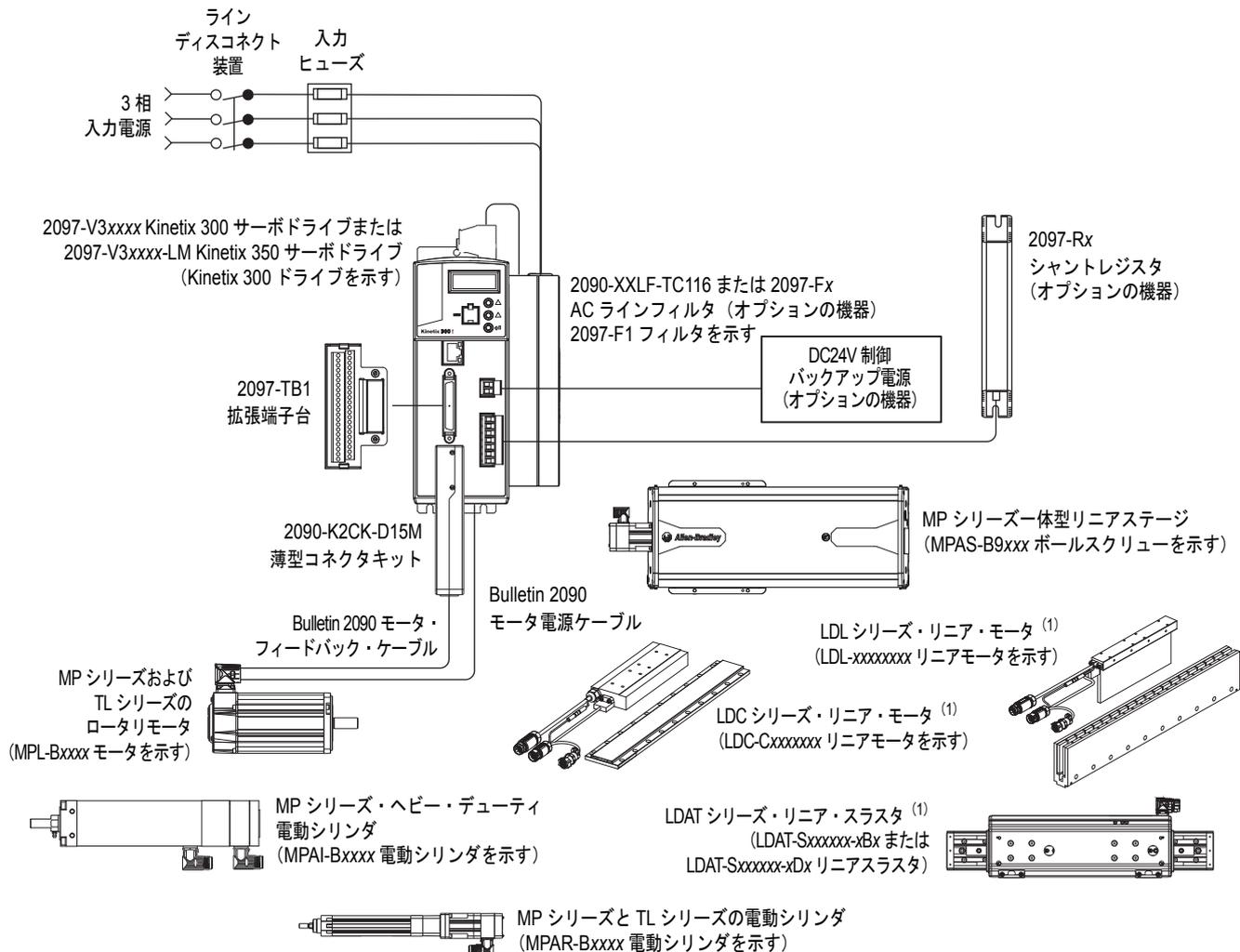
240V 入力での 3 相動作	240V 入力での単相動作		連続出力電流 A 0ピーク	ピーク出力電流 A 0ピーク
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2.8	8.5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5.7	17.0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	適用しない	11.3	33.9

本書に記載されていない Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブモジュールの仕様については、『Kinetix サーボドライブ  
テクニカルデータ』（Pub.No.[GMC-TD003](#)）を参照してください。

## 標準的なハードウェア構成

以下の標準的なハードウェア構成には、Kinetix 300 と Kinetix 350 ドライブシステムで可能なサーボドライブ、モータ、アクチュエータ、モーションのアクセサリの使用を示します。

### Kinetix 300/350 ドライブシステム

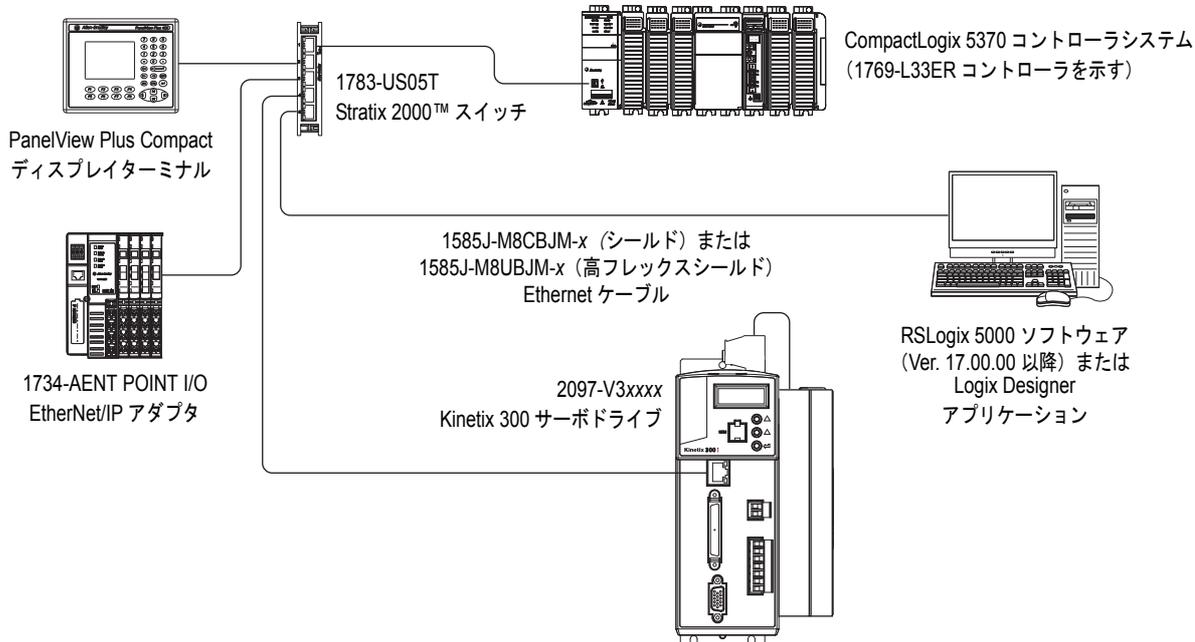


(1) LDC シリーズと LDL シリーズ・リニア・モータ、および LDAT シリーズ・リニア・スラストは、Kinetix 300 サーボドライブにのみ使用できます。

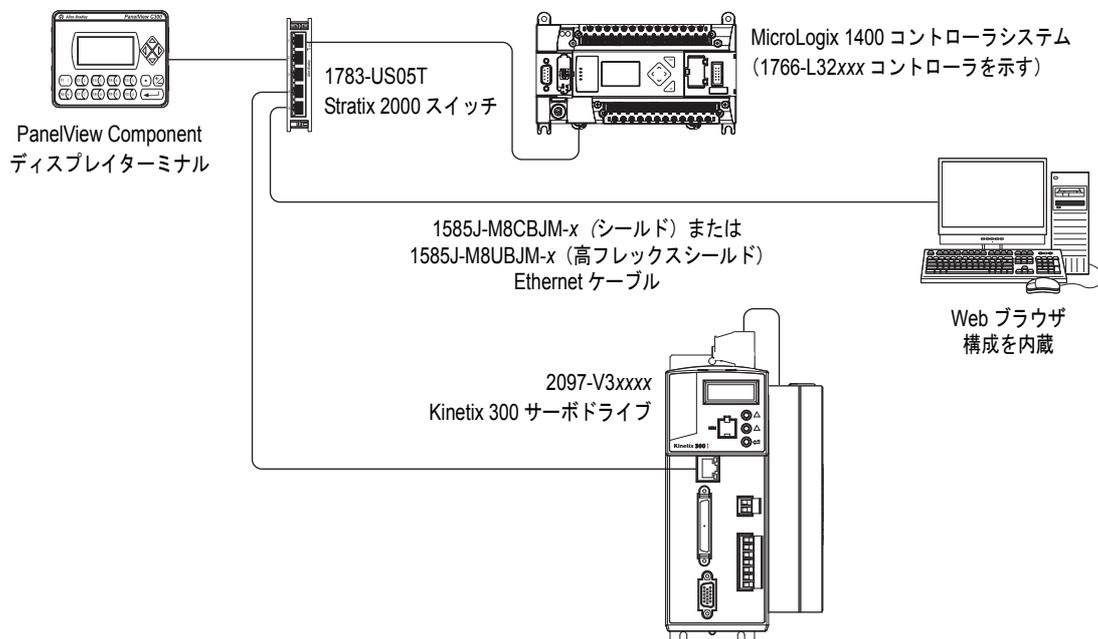
## 標準的な通信構成

Kinetix 300 および Kinetix 350 サーボドライブは、Logix5000 モジュールの構成のために EtherNet/IP ネットワークを使用します。

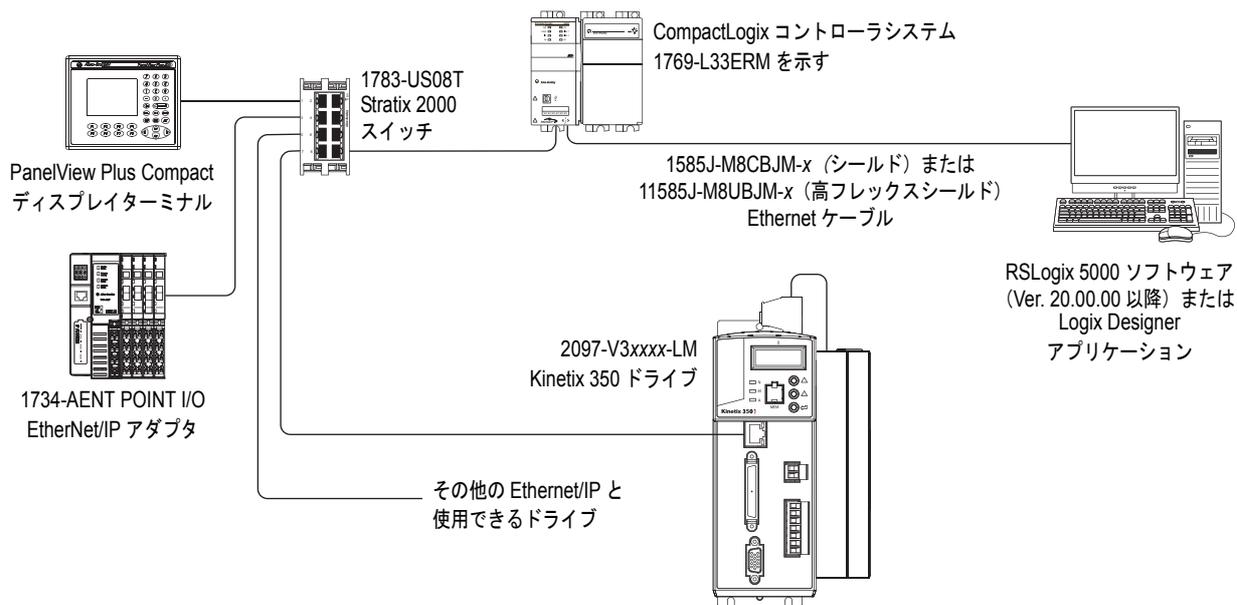
### Kinetix 300 ドライブシステム、CompactLogix コントローラ (PAC 付き)



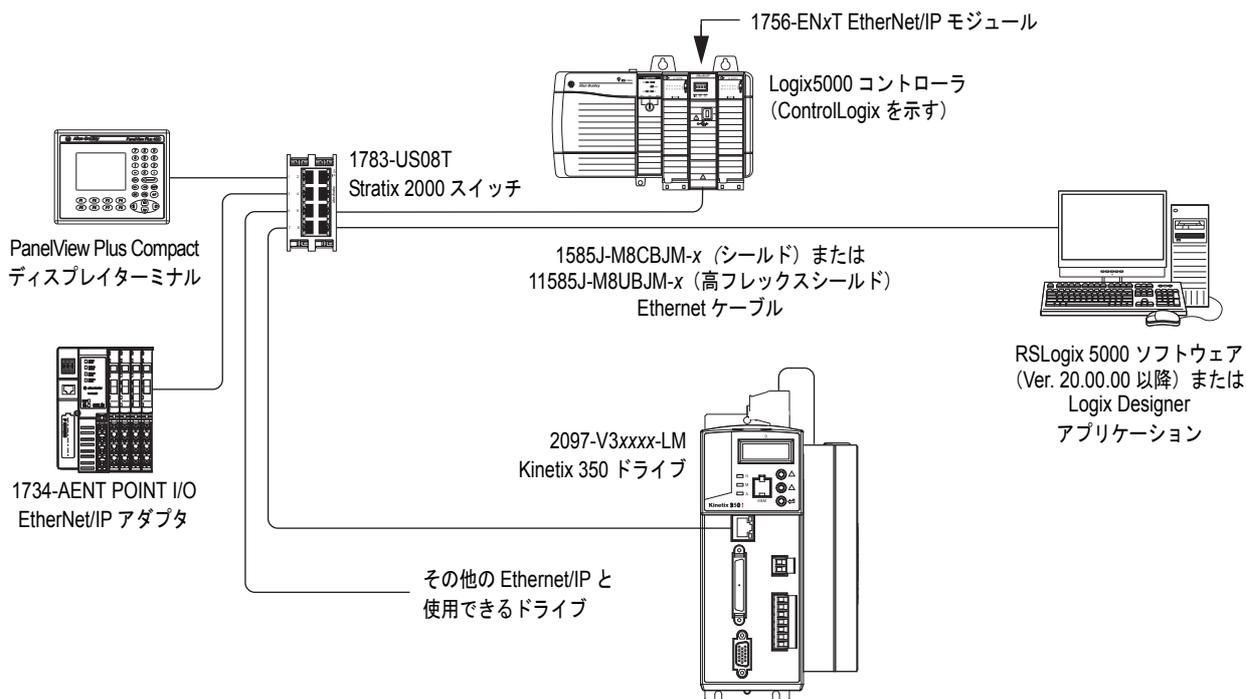
### Kinetix 300 ドライブシステム、MicroLogix コントローラ (PLC) 付き



**Kinetix 350 ドライブシステム、CompactLogix コントローラ (PAC) プラットフォーム付き**



**Kinetix 350 ドライブシステム、ControlLogix コントローラ (PAC) プラットフォーム付き**



## ロータリモーションの性能仕様

これらのロータリモータのファミリーは、Kinetix 300/350 サーボドライブと使用できます。

ロータリモータのファミリー	参照ページ
MP シリーズ (Bulletin MPL) 低イナーシャモータ	133
MP シリーズ (Bulletin MPM) 中イナーシャモータ	135
MP シリーズ (Bulletin MPF) 食品用モータ	136
MP シリーズ (Bulletin MPS) ステンレススチール製のモータ	135
TL シリーズ (Bulletin TLY) 低イナーシャモータ	137

Kinetix 300/350 ドライブシステムの組合せ（ケーブルのカタログ番号の選択とトルク / 速度曲線を含む）については、『Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブシステム 設計ガイド』（Pub.No.[GMC-RM004](#)）を参照してください。

**重要** これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのモータ / ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：  
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

### Bulletin MPL モータの性能仕様（Kinetix 300/350 ドライブ付き）

#### 性能仕様（Kinetix 300/350（200V クラス、単相）ドライブ付き）

ロータリモータ	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.5)	0.37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18)	23.0	8.2 (72.5)	0.86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A310F	3000	3.20	1.58 (14)	9.3	3.61 (32)	0.46	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPL-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	
MPL-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	
MPL-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A (0 ピーク)	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
MPL-A1510V	8000	1.05	0.26 (2.3)	3.40	0.77 (6.8)	0.16	2097-V33PR1-xx
MPL-A1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-A1530U	7000	2.82	0.90 (8.0)	10.1	2.82 (24.9)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPL-A210V	8000	3.09	0.55 (4.8)	10.2	1.52 (13.5)	0.37	
MPL-A220T	6000	4.54	1.61 (14.2)	15.5	4.74 (41.9)	0.62	2097-V33PR5-xx
MPL-A230P	5000	5.40	2.10 (18)	23.0	8.2 (72.5)	0.86	
MPL-A310F	3000	3.20	1.58 (14)	9.3	3.61 (32)	0.46	2097-V33PR3-xx
MPL-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	
MPL-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx
MPL-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	
MPL-A330P	5000	12.0	4.18 (37)	38	11.1 (98)	1.8	2097-V33PR6-xx
MPL-A420P	5000	12.7	4.74 (42)	46	13.5 (120)	2.0	
MPL-A430H	3500	12.2	6.21 (55)	45	19.8 (175)	1.8	
MPL-A430P	5000	16.8	5.99 (53)	51	15.7 (139)	2.2	
MPL-A4530F	2800	13.4	8.36 (74)	42	20.3 (180)	1.9	
MPL-A4540C	1500	9.4	10.2 (90)	29	27.1 (240)	1.5	

## 性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A (0 ピーク)	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3 相ドライブ
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.80)	0.16	2097-V34PR3-xx
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	6.10	1.58 (13.9)	0.27	
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	7.20	2.82 (24.9)	0.39	
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.8)	5.80	1.52 (13.5)	0.37	
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	11.3	4.74 (41.9)	0.62	2097-V34PR5-xx
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	11.3	8.20 (73.0)	0.86	
MPL-B310P	5000	2.4	1.58 (14)	7.1	3.61 (32)	0.77	2097-V34PR3-xx
MPL-B320P	5000	4.5	2.94 (26)	14.0	7.91 (70)	1.5	2097-V34PR5-xx
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	19.0	11.1 (98)	1.8	2097-V34PR6-xx
MPL-B420P	5000	6.4	4.74 (42)	22.0	13.5 (120)	1.9	
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	21.0	20.3 (180)	2.1	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPM モータの性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3相ドライブ
MPM-A1151M	4500	6000	7.65	2.3 (20.3)	30.5	6.6 (58.4)	0.90	2097-V33PR5-xx
MPM-A1152F	3000	5000	11.93	4.7 (41.6)	44.8	13.5 (119)	1.40	2097-V33PR6-xx

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	基底速度 rpm	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3相ドライブ
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	9.9	6.6 (58.4)	0.75	2097-V34PR5-xx
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	20.5	5.8 (51.3)	0.90	2097-V34PR6-xx
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	12.4	13.5 (119)	1.20	2097-V34PR5-xx
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	21.1	13.3 (118)	1.40	2097-V34PR6-xx
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.6	19.7 (174)	1.40	
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	22.0	13.2 (117)	1.65	
MPM-B1304C	1500	2750	7.0	10.3 (91.1)	22.3	27.1 (240)	2.00	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPS モータの性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3相ドライブ
MPS-A330P	5000	9.80	3.60 (32)	33.9	10.1 (89.4)	1.3	2097-V33PR5-xx
				38.0	11.1 (98.2)		
MPS-A4540F	3000	14.4	8.1 (72)	50.9	24.8 (219)	1.4	2097-V33PR6-xx

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール トルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3相ドライブ
MPS-B330P	5000	4.90	3.6 (32)	16.9	10.1 (89.4)	1.3	2097-V34PR5-xx
				19.0	11.1 (98.2)		
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	25.4	26.3 (233)	1.4	2097-V34PR6-xx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPF モータの性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

## 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
MPF-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPF-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPF-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	

## 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、3相) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3相ドライブ
MPF-A310P	5000	4.85	1.58 (14)	14	3.61 (32)	0.73	2097-V33PR3-xx
MPF-A320H	3500	6.1	3.05 (27)	19.3	7.91 (70)	1.0	2097-V33PR5-xx
MPF-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	2097-V33PR5-xx
MPF-A330P	5000	12.0	4.18 (37)	38	11.1 (98)	1.6	2097-V33PR6-xx
MPF-A430H	3500	12.2	6.21 (55)	45	19.8 (175)	1.8	2097-V33PR6-xx

## 性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A (0 ピーク)	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A (0 ピーク)	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3相ドライブ
MPF-B310P	5000	2.30	1.58 (14)	7.1	3.61 (32)	0.77	2097-V34PR3-xx
MPF-B320P	5000	4.24	3.05 (27)	14.0	7.34 (65)	1.5	2097-V34PR5-xx
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	16.9	10.0 (88)	1.6	2097-V34PR5-xx
				19.0	11.1 (98)		2097-V34PR6-xx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin TLY モータの性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A120x		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.69	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxT-B モータは、5000rpm に定格されています。

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 300/350 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm (フィート/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.55	0.096 (0.85)	1.50	0.20 (1.75)	0.041	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.69	2097-V33PR5-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2097-V33PR5-xx

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxT-B モータは、5000rpm に定格されています。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（ブレーキ付き）（Kinetix 300/350（200V クラス、単相）ドライブ付き）**

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A120x		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.55	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxT-B モータは、5000rpm に定格されています。

**性能仕様（ブレーキ付き）（Kinetix 300/350（200V クラス、3 相）ドライブ付き）**

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
TLY-A110x	6000 <sup>(1)</sup>	0.50	0.086 (0.76)	1.50	0.20 (1.75)	0.037	2097-V33PR1-xx
TLY-A120x		0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2097-V33PR1-xx
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2097-V33PR1-xx
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2097-V33PR1-xx
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2097-V33PR3-xx
TLY-A2530P	5000	10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)	0.55	2097-V33PR5-xx
TLY-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2097-V33PR5-xx
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2097-V33PR5-xx

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxT-B モータは、5000rpm に定格されています。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## リニアモーションの性能仕様

これらのリニアモーションのファミリーは、Kinetix 300/350 サーボドライブと使用できます。

リニアモーションのファミリー	参照ページ
LDAT シリーズ一体型リニアスラスト	140
MP シリーズ (Bulletin MPAS) 一体型リニアステージ	146
MP シリーズ (Bulletin MPAR) 電動シリンダ	147
MP シリーズ (Bulletin MPAL) ヘビーデューティ電動シリンダ	148
TL シリーズ (Bulletin TLAR) 電動シリンダ	151
LDC シリーズ鉄芯リニアモータ	152
LDL シリーズ非鉄芯リニアモータ	155

Kinetix 300/350 ドライブシステムの組合せ (ケーブルのカタログ番号の選択と力 / 速度曲線を含む) については、『Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブシステム 設計ガイド』(Pub.No.[GMC-RM004](#)) を参照してください。

### 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのアクチュエータ / ドライブの組合せが含まれていないわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## LDAT シリーズの性能仕様 (Kinetix 300 ドライブ付き)

### 性能仕様 (フレーム 30) (Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S031010-Dxx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S031020-Dxx	3.1					0.25		
LDAT-S031030-Dxx	3.5					0.29		
LDAT-S031040-Dxx	3.8					0.31		
LDAT-S032010-Dxx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S032020-Dxx	4.1					0.52		
LDAT-S032030-Dxx	4.7					0.59		
LDAT-S032040-Dxx	5.0					0.63		
LDAT-S032010-Exx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S032020-Exx	4.1					0.47		
LDAT-S032030-Exx	4.7					0.52		
LDAT-S032040-Exx	5.0					0.55		
LDAT-S033010-Dxx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S033020-Dxx	4.7					0.88		
LDAT-S033030-Dxx	5.0					0.95		
LDAT-S033040-Dxx						0.95		
LDAT-S033010-Exx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S033020-Exx	4.4					0.65		
LDAT-S033030-Exx						0.65		
LDAT-S033040-Exx						0.65		

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

### 性能仕様 (フレーム 50) (Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S051010-Dxx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S051020-Dxx	3.7					0.38		
LDAT-S051030-Dxx	4.1					0.42		
LDAT-S051040-Dxx	4.4					0.44		
LDAT-S051050-Dxx	4.7					0.46		
LDAT-S052010-Dxx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S052020-Dxx	4.8					0.97		
LDAT-S052030-Dxx	5.0					1.01		
LDAT-S052040-Dxx						1.01		
LDAT-S052050-Dxx						1.01		
LDAT-S052010-Exx ... LDAT-S052050-Exx	2.6	3.1	11.4	11.4	727 (163)	0.50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3

**性能仕様（フレーム 50）（Kinetix 300（200V クラス）ドライブ付き）（続き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S053010-Dxx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S053020-Dxx	5.0					1.53		
LDAT-S053030-Dxx ... LDAT-S053050-Dxx	5.0					1.53		
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	1.7	3.1		11.4		0.47	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S054010-Dxx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S054020-Dxx ... LDAT-S054050-Dxx	5.0					2.05		
LDAT-S054010-Exx ... LDAT-S054050-Exx	2.6					6.2		

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 300（200V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S072010-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx	1.7	3.0		11.0		0.47	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S073010-Dxx ... LDAT-S073070-Dxx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S073010-Exx ... LDAT-S073070-Exx	1.2	3.0		10.9		0.41	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S074010-Dxx ... LDAT-S074070-Dxx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S074010-Exx ... LDAT-S074070-Exx	1.8	6.0		21.7		0.95	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S076010-Exx ... LDAT-S076070-Exx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 300（200V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S102010-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	1.3	2.9		10.5		0.42	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S103010-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	0.9	2.9		10.5	1388 (312)	0.30	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S104010-Dxx ... LDAT-S104090-Dxx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	1.3	5.7		21.0		0.86	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	1.3	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	1.28	適用しない	2097-V33PR5

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 300（200V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ	
							単相動作	3 相動作
LDAT-S152010-Dxx ... LDAT-S152090-Dxx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3
LDAT-S152010-Exx ... LDAT-S152090-Exx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	適用しない	2097-V33PR1
LDAT-S153010-Dxx ... LDAT-S153090-Dxx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Dxx ... LDAT-S154090-Dxx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5
LDAT-S154010-Exx ... LDAT-S154090-Exx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	適用しない	2097-V33PR3
LDAT-S156010-Dxx ... LDAT-S156090-Dxx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2097-V33PR6	2097-V33PR6
LDAT-S156010-Exx ... LDAT-S156090-Exx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	適用しない	2097-V33PR5

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

性能仕様 (フレーム 30) (Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ 3 相動作
LDAT-S031010-Dxx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2097-V34PR5
LDAT-S031020-Dxx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-Dxx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-Dxx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-Dxx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.40	2097-V34PR6
LDAT-S032020-Dxx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-Dxx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-Dxx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-Exx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2097-V34PR5
LDAT-S032020-Exx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-Exx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-Exx	5.0					0.63	
LDAT-S033010-Exx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.67	2097-V34PR5
LDAT-S033020-Exx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-Exx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-Exx							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 50）（Kinetix 300（400V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ 3相動作
LDAT-S051010-Dxx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2097-V34PR5
LDAT-S051020-Dxx	3.7					0.43	
LDAT-S051030-Dxx	4.1					0.49	
LDAT-S051040-Dxx	4.4					0.53	
LDAT-S051050-Dxx	4.7					0.55	
LDAT-S052010-Dxx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.92	2097-V34PR6
LDAT-S052020-Dxx	4.8					1.20	
LDAT-S052030-Dxx	5.0					1.24	
LDAT-S052040-Dxx							
LDAT-S052050-Dxx							
LDAT-S052010-Exx	3.7	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	0.80	2097-V34PR5
LDAT-S052020-Exx	4.6					0.98	
LDAT-S052030-Exx	4.6					1.02	
LDAT-S052040-Exx							
LDAT-S052050-Exx							
LDAT-S053010-Exx ... LDAT-S053050-Exx	3.5	3.1	378 (85)	11.4	1093 (246)	1.04	2097-V34PR5
LDAT-S054010-Exx	4.4	6.2	509 (114)	22.7	45.5	1.87	2097-V34PR6
LDAT-S054020-Exx ... LDAT-S054050-Exx	5.0					1453 (327)	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 300（400V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ 3相動作
LDAT-S072010-Dxx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2097-V34PR6
LDAT-S072020-Dxx	5.0					1.64	
LDAT-S072030-Dxx ... LDAT-S072070-Dxx							
LDAT-S072010-Exx ... LDAT-S072070-Exx	3.5	3.0	554 (125)	11.0	1576 (354)	1.03	2097-V34PR5
LDAT-S073010-Exx ... LDAT-S073070-Exx	2.4	3.0	554 (125)	10.9	1576 (354)	1.01	2097-V34PR5
LDAT-S074010-Exx ... LDAT-S074070-Exx	3.5	6.0	730 (164)	21.7	2088 (469)	2.08	2097-V34PR6

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 300（400V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ 3 相動作
LDAT-S102010-Dxx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2097-V34PR5
LDAT-S102020-Dxx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-Dxx	5.0					1.91	
LDAT-S102040-Dxx							
LDAT-S102050-Dxx ... LDAT-S102090-Dxx							
LDAT-S102010-Exx ... LDAT-S102090-Exx	2.6	2.9	10.5	0.96	2097-V34PR5		
LDAT-S103010-Dxx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2097-V34PR6
LDAT-S103020-Dxx ... LDAT-S103090-Dxx	5.0					2.93	
LDAT-S103010-Exx ... LDAT-S103090-Exx	1.8					2.9	
LDAT-S104010-Exx ... LDAT-S104090-Exx	2.7	5.7	929 (209)	21.0	2578 (580)	2.07	2097-V34PR5
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	2.7	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	2.94	2097-V34PR6

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 300（400V クラス）ドライブ付き）**

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC460V m/sec	システム連続ストール電流 A0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ストール電流 A0ピーク	システム・ピーク・ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC460V kW	Kinetix 300 (400V クラス) ドライブ 3 相動作
LDAT-S152010-Dxx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2097-V34PR5
LDAT-S152020-Dxx ... LDAT-S152090-Dxx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-Exx ... LDAT-S152090-Exx	1.8	2.7	9.8	0.87	2097-V34PR3		
LDAT-S153010-Dxx ... LDAT-S153090-Dxx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2097-V34PR6
LDAT-S153010-Exx ... LDAT-S153090-Exx	1.2	2.7		9.1		0.80	2097-V34PR3
LDAT-S154010-Exx ... LDAT-S154090-Exx	1.8	5.3	1306 (294)	19.5	3597 (809)	1.78	2097-V34PR5
LDAT-S156010-Exx ... LDAT-S156090-Exx	1.8	8.1	1997 (449)	19.8	5469 (1229)	2.71	2097-V34PR6

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAS の性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

**重要** Kinetix 300 および Kinetix 350 ドライブは、MPAS-Axxxxx-VxxSxA (ボールスクリュウ) ステージと互換性があります。Kinetix 300 ドライブは、MPAS-Axxxxx-ALMx2C (ダイレクトドライブ) ステージとのみ互換性があります。

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ /sec) です。  
 (2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ /sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ /sec) です。  
 (3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000 mm/sec (200 インチ /sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000 mm/sec (200 インチ /sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リニアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No. [GMC-TD002](#)) を参照してください。

### 性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、3相) ドライブ付き)

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3相ドライブ
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2097-V33PR3-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2097-V33PR3
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	2097-V33PR5
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec (6.9 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec (5.6 インチ /sec) です。  
 (2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ /sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ /sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ /sec) です。  
 (3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000 mm/sec (200 インチ /sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000 mm/sec (200 インチ /sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リニアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No. [GMC-TD002](#)) を参照してください。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**重要** Kinetix 300 と Kinetix 350 ドライブは、MPAS-Bxxxxx-VxxSxA (ボールスクリュウ) ステージと互換性があります。Kinetix 300 ドライブは、MPAS-Bxxxxx-ALMx2C (ダイレクトドライブ) ステージとのみ互換性があります。

**性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)**

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3 相ドライブ
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) <sup>(1)</sup>	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2097-V34PR3-xx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) <sup>(2)</sup>	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2097-V34PR5-xx
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) <sup>(3)</sup>	3.50	189 (42.5)	9.30	456 (103)	0.527	2097-V34PR5
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	8.37	399 (89.7)	0.475	
MPAS-B9xxxL-ALMO2C		3.40	285 (64.1)	9.10	680 (153)	0.768	
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	8.19	601 (135)	0.69	

- (1) 900mm ストローク長の場合は、最大速度は 176mm/sec(6.9 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 143mm/sec(5.6 インチ/sec) です。  
 (2) 780mm ストローク長の場合は、最大速度は 889mm/sec (35.0 インチ/sec) です。900mm ストローク長の場合は、最大速度は 715mm/sec (28.2 インチ/sec) です。1020mm ストローク長の場合は、最大速度は 582mm/sec (22.9 インチ/sec) です。  
 (3) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000 mm/sec (200 インチ/sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000 mm/sec (200 インチ/sec) 未満になることがよくあります。ストローク長に従う各リニアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No.GMC-TD002) を参照してください。

**Bulletin MPAR の性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)**

**性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)**

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 単相ドライブ
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

**性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)**

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	
MPAR-A2xxxF	640	4.54	640 (144)	5.41	800 (180)	0.410	2097-V33PR3-xx
MPAR-A3xxxE	500	10.33	2000 (450)	12.34	2500 (562)	1.00	2097-V33PR5-xx
MPAR-A3xxxH	1000	12.20	1300 (292)	16.40	1625 (365)	1.30	2097-V33PR6-xx

**性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)**

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3 相ドライブ
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V34PR3-xx
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2097-V34PR5-xx
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAI の性能仕様 (Kinetix 300/350 (200V クラス) ドライブ付き)

## 性能仕様 (ボールスクリュー) (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)				
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3								
MPAI-A3150EM3								
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)	2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)			
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3								
MPAI-A4150EM3								
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							

## 性能仕様 (ローラスクリュー) (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3								
MPAI-A3150SM3								
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3								
MPAI-A4150SM3								
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

**性能仕様（ボールスクリュー）（Kinetix 300/350（200V クラス、3 相）ドライブ付き）**

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A2076CV1	305 (12)	1.80	890 (200)	706 (159)	4.50	1446 (325)	0.22	2097-V33PR1-xx
MPAI-A2150CV3		2.47	1446 (325)	1147 (258)	6.20		0.25	2097-V33PR3-xx
MPAI-A2300CV3								
MPAI-A3076CM1	305 (12)	2.68	1624 (365)	1290 (290)	8.90	4448 (1000)	0.27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-A3150CM3	279 (11)	5.61	4003 (900)	3176 (714)	8.40	4448 (1000)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300CM3								
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3	376 (15)							
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300CM3								
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3	491 (19)							
MPAI-A5xxxCM3	200 (7.8)	13.25	13,123 (2950)	10,415 (2341)	16.70	13,345 (3000)	0.55	2097-V33PR6-xx
MPAI-A5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	33.40	13,122 (2950)		

**性能仕様（ローラスクリュー）（Kinetix 300/350（200V クラス、3 相）ドライブ付き）**

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-A3076RM1	305 (12)	2.87	1557 (350)	1237 (278)	8.90	4862 (1093)	0.27	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-A3150RM3	279 (11)	5.61	3781 (850)	3003 (675)	14.14	7562 (1700)	0.39	2097-V33PR3-xx
MPAI-A3300RM3								
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3	353 (14)							
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300RM3								
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAI の性能仕様 (Kinetix 300/350 (400V クラス) ドライブ付き)

### 性能仕様 (ボールスクリュー) (Kinetix 300/350 (400V クラス、3 相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3 相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B2076CV1	305 (12)	0.90	890 (200)	706 (159)	2.30	1446 (325)	0.22	2097-V34PR3-xx
MPAI-B2150CV3		1.29	1446 (325)	1147 (258)	3.25		0.25	
MPAI-B2300CV3								
MPAI-B3076CM1	305 (12)	1.35	1624 (365)	1290 (290)	4.57	4448 (1000)	0.27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)		
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300CM3								
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3	376 (15)							
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300CM3								
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		
MPAI-B4300EM3								
MPAI-B4450EM3	491 (19)							
MPAI-B5xxxCM3	200 (7.8)	6.62	13,123 (2950)	10,415 (2341)	8.48	13,345 (3000)	0.55	2097-V34PR6-xx
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

### 性能仕様 (ローラスクリュー) (Kinetix 300/350 (400V クラス、3 相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)		システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 400V クラス 3 相ドライブ
			25°C (77°F)	40°C (104°F)				
MPAI-B3076RM1	305 (12)	1.45	1557 (350)	1237 (278)	4.57	4862 (1093)	0.27	2097-V34PR3-xx
MPAI-B3076SM1	610 (24)		778 (175)	618 (139)		2431 (547)		
MPAI-B3150RM3	279 (11)	2.81	3781 (850)	3003 (675)	7.07	7562 (1700)	0.39	2097-V34PR5-xx
MPAI-B3300RM3								
MPAI-B3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)	3781 (850)			
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3	353 (14)							
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2097-V34PR5-xx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)	7340 (1650)			
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin TLAR の性能仕様 (Kinetix 300/350 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 300/350 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PR5-xx

## 性能仕様 (ブレーキ付き) (Kinetix 300/350 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 単相ドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PR0-xx 2097-V31PR0-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（ブレーキ付き）（Kinetix 300/350（200V クラス、3 相）ドライブ付き）

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ /sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 300/350 200V クラス 3 相ドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2097-V33PR5-xx
TLAR-A3xxxH	1000	10.0	1300 (292)	17.2	1625 (365)	0.930	2097-V33PR5-xx

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDC シリーズの性能仕様（Kinetix 300 ドライブ付き）

## 性能仕様（Kinetix 300（200V クラス、単相）ドライブ付き）

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 <sup>(1)</sup> kW	Kinetix 300 200V クラス 単相ドライブ <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2097-V33PR5 2097-V32PR4 2097-V31PR2
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9	363 ~ 544 (82 ~ 122)	12.0	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2097-V33PR5 2097-V32PR4 2097-V31PR2
LDC-C075200-DHT	10.0 (32.8)	7.7 ~ 11.5	348 ~ 523 (78 ~ 117)	22.9	882 (198)	1.74 ~ 2.61	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7		11.5			
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7	523 ~ 784 (117 ~ 176)	11.9	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2097-V33PR5 2097-V32PR4 2097-V31PR2
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	23.7	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2097-V33PR5 2097-V32PR4 2097-V31PR2
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1 ~ 16.7	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	34.3	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C100300-EHT		3.7 ~ 5.6		11.4			
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	22.8	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2097-V33PR5 2097-V32PR4 2097-V31PR2

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

(2) 選択されたドライブは、冷却なしのモータ用です。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

性能仕様 (Kinetix 300 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 トルカ <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストールカ N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 <sup>(1)</sup> kW	Kinetix 300 200V クラス 3 相ドライブ <sup>(2)</sup>
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2097-V33PR3
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	2097-V33PR5
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			2097-V33PR3
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2097-V33PR3
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	2097-V33PR5
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			2097-V33PR3
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2097-V33PR6
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			2097-V33PR3
LDC-C075200-DHT	10.0 (32.8)	7.7 ~ 11.5	348 ~ 523 (78 ~ 117)	22.9	882 (198)	1.74 ~ 2.61	2097-V33PR5
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7		11.5			2097-V33PR3
LDC-C075300-DHT		11.5 ~ 17.2	523 ~ 784 (117 ~ 176)	35.6	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2097-V33PR6
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7		11.9			2097-V33PR3
LDC-C075400-DHT		15.3 ~ 23.0	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	47.4	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2097-V33PR6
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5		23.7			2097-V33PR5
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1 ~ 16.7	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	34.3	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	2097-V33PR5
LDC-C100300-EHT		3.7 ~ 5.6		11.4			2097-V33PR3
LDC-C100400-DHT		14.8 ~ 22.2	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	45.7	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2097-V33PR6
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1		22.8			2097-V33PR5
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1 ~ 21.1	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	45.2	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	2097-V33PR6

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

(2) 選択されたドライブは、冷却なしのモータ用です。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 300 (400V クラス、3 相) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 300 400V クラス 3 相ドライブ
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2097-V34PR5
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3			375 (84)
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1	2097-V34PR5		
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2097-V34PR5
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)		2097-V34PR6
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6		2097-V34PR5	
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2097-V34PR6
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			2097-V34PR5
LDC-C075200-DHT	10.0 (32.8)	7.7 ~ 11.5	348 ~ 523 (78 ~ 117)	22.9	882 (198)	1.74 ~ 2.61	2097-V34PR6
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7		11.5			2097-V34PR5
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7	523 ~ 784 (117 ~ 176)	11.9	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2097-V34PR5
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	23.7	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2097-V34PR6
LDC-C100300-EHT	10.0 (32.8)	3.7 ~ 5.6	674 ~ 1012 (152 ~ 227)	11.4	1767 (397)	3.37 ~ 5.06	2097-V34PR5
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	22.8	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2097-V34PR6
LDC-C150400-EHT	10.0 (32.8)	7.0 ~ 10.6	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	22.6	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	2097-V34PR6

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDL シリーズの性能仕様 (Kinetix 300 (200V クラス) ドライブ付き)

### 性能仕様 (Kinetix 300 (200V クラス、単相) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 300 200V クラス 単相ドライブ
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2097-V33PR1 2097-V32PR0 2097-V31PR0
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			
LDL-N050480-EHT		5.5	383 (86)	18.1	1269 (285)	1.91	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2097-V33PR1 2097-V32PR0 2097-V31PR0
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T050480-EHT		5.5	439 (99)	18.1	1457 (327)	2.19	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-N075480-DHT		10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59
LDL-N075480-EHT	4.9		16.4				
LDL-T075480-DHT	9.9		596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT	4.9			16.4			

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様 (Kinetix 300 (200V クラス、3 相) ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 A0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 300 200V クラス 3 相ドライブ
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2097-V33PR3
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2097-V33PR5
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2097-V33PR3
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2097-V33PR3
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2097-V33PR5
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2097-V33PR3
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2097-V33PR1
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2097-V33PR3
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2097-V33PR5
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2097-V33PR6
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2097-V33PR3
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2097-V33PR1
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2097-V33PR3
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2097-V33PR5
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2097-V33PR6
LDL-T050480-EHT	5.5	18.1		2097-V33PR3			
LDL-N075480-DHT	10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59	2097-V33PR5
LDL-N075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3
LDL-T075480-DHT		9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2097-V33PR5
LDL-T075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 40°C (104°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称ライン性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

# Kinetix 3 コンポーネント・サーボ・ドライブ



Kinetix 3 コンポーネント・サーボ・ドライブは、小型で軸数の少ないアプリケーションにコスト効率の良いモーション・コントロール・ソリューションを提供します。ダウンロード可能な構成ソフトウェアと自動モータ認識によってアプリケーションに適切なレベルの制御を適用する機能を提供できるため、Kinetix 3 サーボドライブは最小のコストで使いやすいモーションソリューションを実現できます。そのコンパクトなサイズとより小さな電力範囲によって、インデキシングテーブル、医療用の製造、ラボラトリーオートメーション機器、および半導体加工を含む幅広いアプリケーションに適しています。

## Kinetix 3 サーボドライブの特長

- 比較的単純なモーションアプリケーションのための 1 軸ソリューション (PLC 付きまたはなし)
- デジタル I/O、アナログ、プロセッ速度、およびパルス・トレイン・コマンド・インターフェイス
- シリアル通信を介して、またはデジタル I/O で 64 点までのインデキシングを実行
- AC170 ~ 264V、(200V クラス) 単相または 3 相
- フリーでダウンロード可能な Ultraware ソフトウェアを使用するドライブ構成
- Connected Components Building Blocks (CCBB) がインストールされた Modbus-RTU 制御
- RSLogix 500 ソフトウェアがインストールされた MicroLogix 1100 または 1400 プログラマブル・ロジック・コントローラ (PLC)
- Connected Components Workshop ソフトウェアがインストールされた Micro830 または Micro850 プログラマブル・ロジック・コントローラ (PLC)

## Kinetix 3 サーボドライブのコンポーネント

Kinetix 3 サーボ・ドライブ・システムは、以下のようなコンポーネントから構成されています。

- 1 台の 2071-Axxxx サーボドライブ
- 1 つのロータリモータ、リニアモータ、またはリニアアクチュエータ
- 1 本のモータ電源およびモータ・フィードバック・ケーブル
- 1 つの 2071-TBMF ブレークアウトボード (フライングリードのフィードバックケーブルに必要)

Kinetix 3 サーボ・ドライブ・システムには、以下のオプションのコンポーネントのいずれかを組み込むこともできます。

- 制御インターフェイス用 2071-TBIO ブレークアウトボード (24 ピンにアクセス可能) 一枚
- 1 本の 2090-DAIO-D50xx ブレークアウトケーブル (50 ピンにアクセス可能)
- Bulletin 2090 制御および構成シリアルケーブル
- Bulletin 2090-XXLF-TCxxx AC ラインフィルタ

ドライブファミリー全体のドライブの機能を比較するには、[28ページ](#)から始まる「サーボドライブ」を参照してください。

# Kinetix 3 サーボドライブの選択

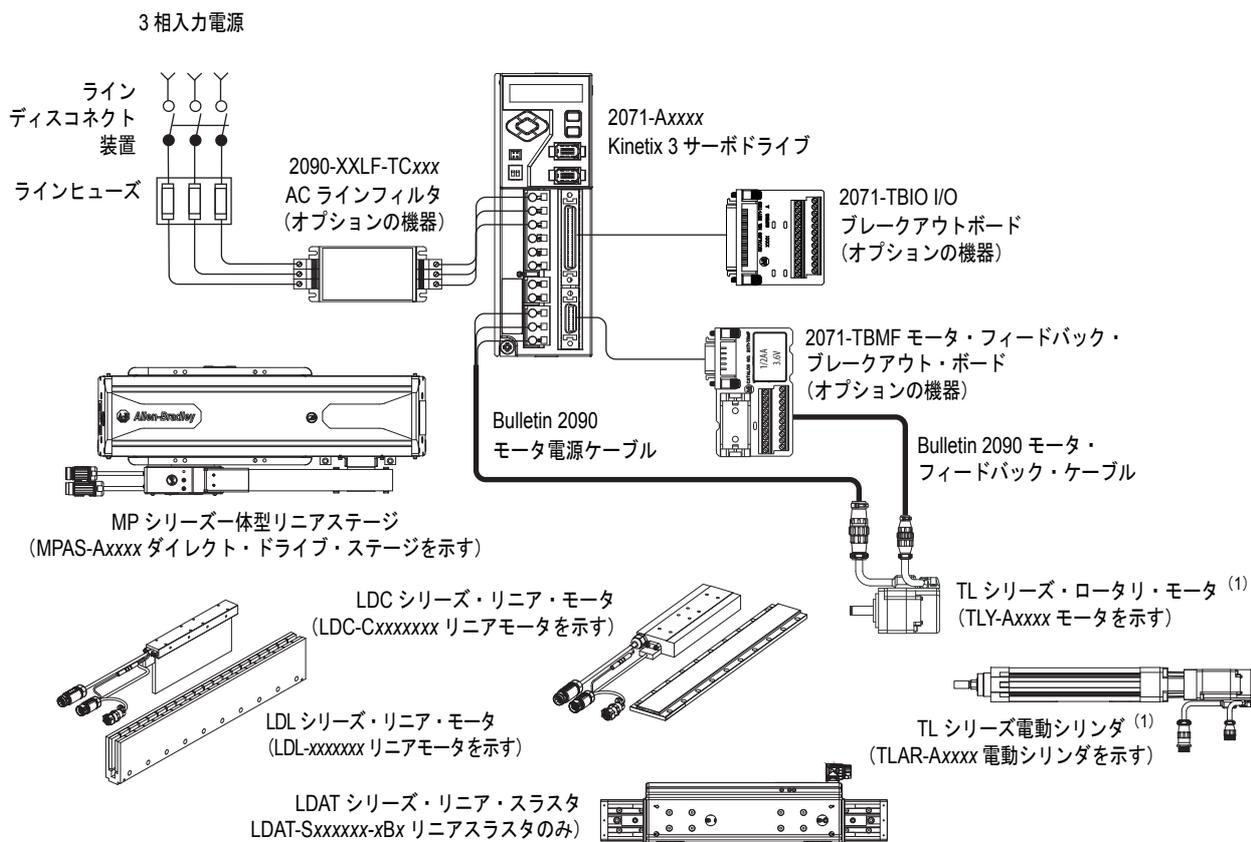
Cat. No.	入力電圧	連続出力電力	連続出力電流 A 0ピーク
2071-AP0	AC240V rms、単相	50W	0.85
2071-AP1		100W	1.56
2071-AP2		200W	2.40
2071-AP4		400W	4.67
2071-AP8	AC240V rms、単相または 3 相	800W	7.07
2071-A10	AC240V rms、3 相	1.0 kW	9.90
2071-A15		1.5 kW	13.99

本書に記載されていない Kinetix 3 ドライブモジュールの仕様については、『Kinetix サーボドライブ テクニカルデータ』（Pub.No.[GMC-TD003](#)）を参照してください。

## 標準的なハードウェア構成

以下のハードウェア構成では、Kinetix 3 ドライブシステムに利用できるサーボドライブ、モータ、アクチュエータ、およびモーションのアクセサリの標準的な使用例を示します。

### Kinetix 3 サーボ・ドライブ・システム

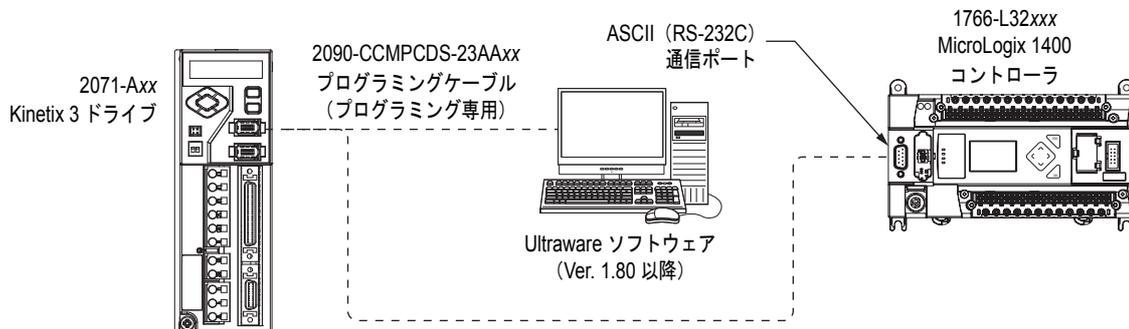


(1) TL シリーズ (Bulletin TL と TLY) ロータリモータおよび Bulletin TLAR 電動シリンダには、アブソリュート位置参照を保持するために 3.6V リチウムバッテリー (付属しない) 付きの 2071-TBMF ブレークアウトボードが必要です。他の Kinetix 3 互換モータとアクチュエータには、フライングリードのフィードバック接続のためにブレークアウトボードが必要です。バッテリーは必要ありません。

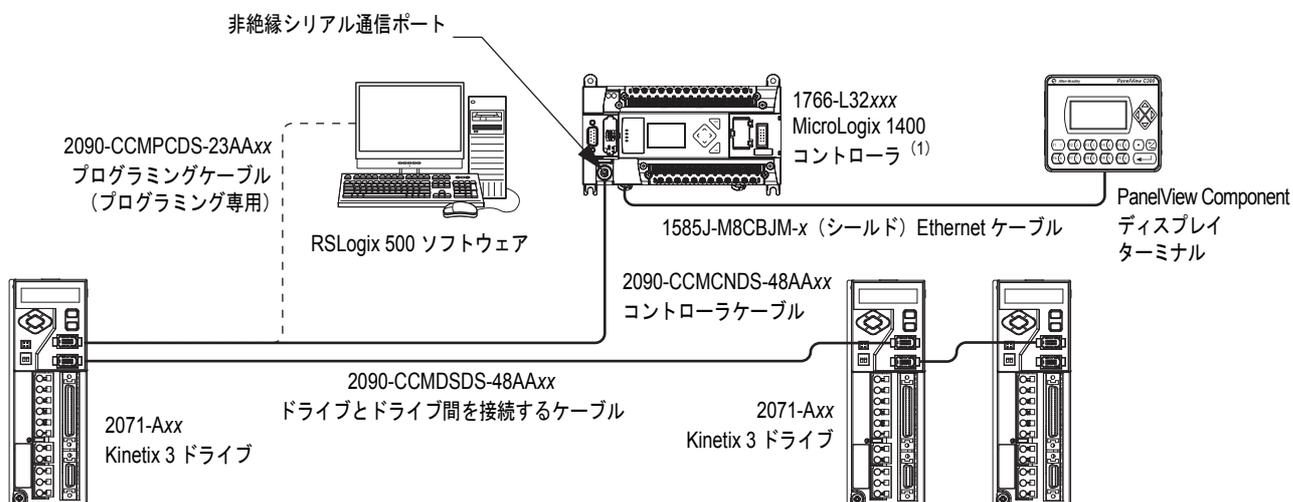
## 標準的な通信構成

Bulletin 2090 制御および構成シリアルケーブルは、ドライブとコントローラをプログラミングするために使用できます。

### Kinetix 3 構成 (ASCII 制御)

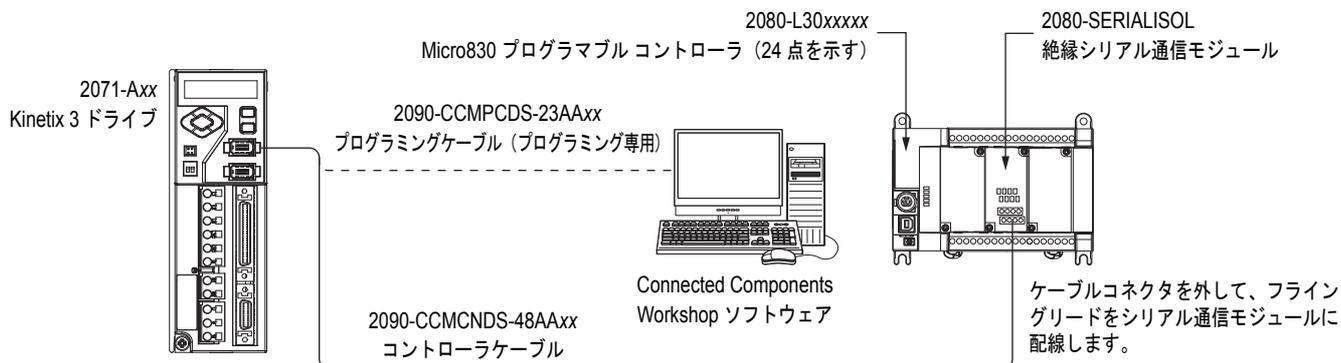


### Kinetix 3 構成 (Modbus 制御)



(1) MicroLogix 1100 コントローラ (Cat.No. 1763-L16xxx) も使用できます。

### Kinetix 3 構成 (2080-SERIALISOL 通信モジュール)



# ロータリモーションの性能仕様

これらのロータリモータのファミリーは、Kinetix 3 サーボドライブと使用できます。

ロータリモータのファミリー	参照ページ
TL シリーズ (Bulletin TLY) 低イナーシャモータ	160
TL シリーズ (Bulletin TL) 低イナーシャモータ	161

Kinetix 3 ドライブシステムの組合せ (ケーブルのカタログ番号の選択とトルク / 速度曲線を含む) については、『Kinetix 3 ドライブシステム 設計ガイド』 (Pub.No.[GMC-RM005](#)) を参照してください。

**重要** これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのモータ / ドライブの組合せが含まれているわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：  
<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## Bulletin TLY モータの性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

### 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 3 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2071-AP1
TLY-A130x		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2071-AP1
TLY-A220x		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2071-AP4
TLY-A230x		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.95	2071-A10

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxP-B モータは、5000rpm に定格されています。

### 性能仕様 (ブレーキ付き) (Kinetix 3 ドライブ付き)

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TLY-A120x	6000 <sup>(1)</sup>	0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2071-AP1
TLY-A130x		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2071-AP1
TLY-A220x		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.1)	0.24	2071-AP4
TLY-A230x		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2071-AP4
TLY-A2540P	5000	10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2071-AP8
TLY-A310M	4500	10.0	3.61 (31.9)	30.0	9.0 (79.6)	0.90	2071-A10

(1) インクリメンタルフィードバック付きの TLY-AxxxT-H モータに適用します。アブソリュート高分解能エンコーダ付きの TLY-AxxxP-B モータは、5000rpm に定格されています。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin TL モータの性能仕様（Kinetix 3 ドライブ付き）

### 性能仕様（ブレーキなし）（Kinetix 3 ドライブ付き）

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TL-A120P	5000	1.03	0.181 (1.60)	2.50	0.36 (3.20)	0.086	2071-AP1
TL-A130P		1.85	0.325 (2.88)	4.90	0.76 (6.70)	0.14	2071-AP1
TL-A220P		3.50	0.836 (7.40)	7.90	1.48 (13.1)	0.35	2071-AP4
TL-A230P		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)	0.44	2071-AP4
TL-A2540P		10.0	2.94 (26.0)	24.8	7.10 (63.0)	0.86	2071-AP8
TL-A410M	4500	15.5	5.42 (48.0)	43.4	13.0 (115.0)	2.0	2071-A15

### 性能仕様（ブレーキ付き）（Kinetix 3 ドライブ付き）

モータの Cat. No.	最大速度 rpm	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストールトルク Nm (ポンドインチ)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール・トルク Nm (ポンドインチ)	モータ定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TL-A120P	5000	0.93	0.163 (1.44)	2.50	0.36 (3.20)	0.077	2071-AP1
TL-A130P		1.67	0.293 (2.59)	4.90	0.76 (6.70)	0.13	2071-AP1
TL-A220P		3.15	0.757 (6.70)	7.90	1.48 (13.10)	0.24	2071-AP4
TL-A230P		4.95	1.160 (10.30)	15.5	3.05 (27.0)	0.32	2071-AP4
TL-A2540P		10.0	2.940 (26.00)	24.8	7.10 (63.0)	0.66	2071-AP8
TL-A410M	4500	14.0	4.860 (43.0)	43.4	13.0 (115.0)	1.80	2071-A15

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## リニアモーションの性能仕様

これらのリニアモーションのファミリーは、Kinetix 3 サーボドライブと使用できます。

リニアモーションのファミリー	参照ページ
LDAT シリーズ一体型リニアスラスト	162
MP シリーズ (Bulletin MPAS) 一体型リニアステージ	165
TL シリーズ (Bulletin TLAR) 電動シリンダ	165
LDC シリーズ鉄芯リニアモータ	166
LDL シリーズ非鉄芯リニアモータ	167

Kinetix 3 ドライブシステムの組合せ（ケーブルのカタログ番号の選択と力/速度曲線を含む）については、『Kinetix 3 ドライブシステム 設計ガイド』（Pub.No.[GMC-RM005](#)）を参照してください。

### 重要

これらのシステムの組合せには、考えられるすべてのアクチュエータ/ドライブの組合せが含まれていないわけではありません。互換性を確認するには、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。ソフトウェアは以下の Web サイトからダウンロードできます：

<http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>

## LDAT シリーズの性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

### 性能仕様 (フレーム 30) (Kinetix 3 ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2071-AP8
LDAT-S031020-DBx	3.1					0.25	
LDAT-S031030-DBx	3.5					0.29	
LDAT-S031040-DBx	3.8					0.31	
LDAT-S032010-DBx	3.1	7.4	126 (28)	24.3	336 (76)	0.44	2071-A10
LDAT-S032020-DBx	4.1					0.52	
LDAT-S032030-DBx	4.7					0.59	
LDAT-S032040-DBx	5.0					0.63	
LDAT-S032010-EBx	3.1	3.7	126 (28)	12.2	336 (76)	0.40	2071-AP8
LDAT-S032020-EBx	4.1					0.47	
LDAT-S032030-EBx	4.7					0.52	
LDAT-S032040-EBx	5.0					0.55	
LDAT-S033010-DBx	3.5	11.1	190 (43)	36.5	504 (113)	0.67	2071-A15
LDAT-S033020-DBx	4.7					0.88	
LDAT-S033030-DBx	5.0					0.95	
LDAT-S033040-DBx						0.95	
LDAT-S033010-EBx	3.5	3.7	190 (43)	12.2	504 (113)	0.55	2071-AP8
LDAT-S033020-EBx	4.4					0.65	
LDAT-S033030-EBx						0.65	
LDAT-S033040-EBx						0.65	

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

### 性能仕様 (フレーム 50) (Kinetix 3 ドライブ付き)

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.31	2071-AP4
LDAT-S051020-DBx	3.7					0.38	
LDAT-S051030-DBx	4.1					0.42	
LDAT-S051040-DBx	4.4					0.44	
LDAT-S051050-DBx	4.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.46	2071-AP8
LDAT-S052010-DBx	3.7					0.79	
LDAT-S052020-DBx	4.8					0.97	
LDAT-S052030-DBx	5.00					1.01	
LDAT-S052040-DBx		1.01					
LDAT-S052050-DBx	2.6	3.1	251 (56)	11.4	727 (163)	0.50	2071-AP4
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx							

性能仕様（フレーム 50）（Kinetix 3 ドライブ付き）（続き）

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S053010-DBx	4.1	9.4	378 (85)	34.2	1093 (246)	1.31	2071-A10
LDAT-S053020-DBx	5.0					1.53	
LDAT-S053030-DBx ... LDAT-S053050-DBx	5.0					1.53	
LDAT-S053010-EBx ... LDAT-S053050-EBx	1.7	3.1		11.4		0.47	2071-AP4
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	1.87	2071-A15
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.0					2.05	
LDAT-S054010-EBx ... LDAT-S054050-EBx	2.6					6.2	22.7

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

性能仕様（フレーム 70）（Kinetix 3 ドライブ付き）

リアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0 ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S072010-DBx ... LDAT-S072070-DBx	3.5	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.03	2071-AP8
LDAT-S072010-EBx ... LDAT-S072070-EBx	1.7	3.0		11.0		0.47	
LDAT-S073010-DBx ... LDAT-S073070-DBx	3.5	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	1.57	2071-A10
LDAT-S073010-EBx ... LDAT-S073070-EBx	1.2	3.0		10.9		0.41	
LDAT-S074010-DBx ... LDAT-S074070-DBx	3.5	11.9	730 (164)	43.5	2088 (469)	2.08	2071-A15
LDAT-S074010-EBx ... LDAT-S074070-EBx	1.8	6.0		21.7		0.95	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2071-A10

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（フレーム 100）（Kinetix 3 ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S102010-DBx ... LDAT-S102090-DBx	2.6	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	0.96	2071-AP8
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	1.3	2.9		10.5		0.42	2071-AP4
LDAT-S103010-DBx ... LDAT-S103090-DBx	2.7	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	1.47	2071-A10
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	0.9	2.9		10.5	1388 (312)	0.30	2071-AP4
LDAT-S104010-DBx ... LDAT-S104090-DBx	2.7	11.5	929 (209)	42.0	2578 (580)	2.07	2071-A15
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	1.3	5.7		21.0		0.86	2071-AP8
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	1.3	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	1.28	2071-A10

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## 性能仕様（フレーム 150）（Kinetix 3 ドライブ付き）

リニアスラストの Cat. No.	最大速度 AC230V m/sec	システム連続ストール 電流 A 0ピーク	システム連続ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	定格出力 AC230V kW	Kinetix 3 200V クラスドライブ
LDAT-S152010-DBx ... LDAT-S152090-DBx	1.8	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	0.87	2071-AP8
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	0.9	2.7		9.8	1679 (377)	0.34	2071-AP4
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	1.8	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	1.33	2071-A10
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.8	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	1.78	2071-AP4
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	0.9	5.3		19.5	3383 (761)	0.70	2071-A15
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	2.71	2071-AP8
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	0.9	8.1		19.8	5110 (1149)	1.05	2071-A10

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin MPAS の性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

リニアステージの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 Nm (ポンドインチ)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
MPAS-A6xxxB-ALMO2C	5000 (200) <sup>(1)</sup>	5.3	105 (23.6)	15.8	359 (80.7)	0.32	2071-AP8
MPAS-A6xxxB-ALMS2C		4.7	83.0 (18.7)	14.2	312 (70.1)	0.29	
MPAS-A8xxxE-ALMO2C		7.0	189 (42.5)	18.5	456 (103)	0.53	
MPAS-A8xxxE-ALMS2C		6.3	159 (35.7)	16.7	399 (89.7)	0.48	
MPAS-A9xxxK-ALMO2C		6.7	285 (64.1)	18.3	680 (153)	0.77	
MPAS-A9xxxK-ALMS2C		6.1	245 (55.1)	16.5	601 (135)	0.69	

(1) これらのステージのトラベル距離の多くが短かく、5000mm/sec (200 インチ/sec) の最大速度に達するのに必要な距離がないために、これらのステージの最大速度は、5000mm/sec (200 インチ/sec) 未満になることがあります。ストローク長に従う各リニアステージの最大速度については、『Kinetix リニアモーションの仕様 テクニカルデータ』(Pub.No.[GMC-TD002](#)) を参照してください。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## Bulletin TLAR の性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

## 性能仕様 (ブレーキなし) (Kinetix 3 ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17.2	1625 (365)		2071-A15

## 性能仕様 (ブレーキ付き) (Kinetix 3 ドライブ付き)

電動シリンダの Cat. No.	最大速度 mm/sec (インチ/sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	モータ出力 電流定格 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2071-AP0
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2071-AP2
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2071-AP2
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2071-AP4
TLAR-A3xxxE	500	10.0	2000 (450)	12.9	2500 (562)	0.930	2071-A10
TLAR-A3xxxH	1000		1300 (292)	17.2	1625 (365)		2071-A15

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDC シリーズの性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート/sec)	システム連続 ストール電流 <sup>(1)</sup> A 0 ピーク	システム連続 ストール力 <sup>(1)</sup> N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
LDC-C030100-DHT	10.0 (32.8)	4.1 ~ 6.1	74 ~ 111 (17 ~ 25)	12.1	188 (42)	0.37 ~ 0.55	2071-AP4
LDC-C030200-DHT		8.1 ~ 12.2	148 ~ 222 (33 ~ 50)	24.3	375 (84)	0.74 ~ 1.11	2071-A10
LDC-C030200-EHT		4.1 ~ 6.1		12.1			2071-AP4
LDC-C050100-DHT	10.0 (32.8)	3.9 ~ 5.9	119 ~ 179 (27 ~ 40)	11.7	302 (68)	0.59 ~ 0.89	2071-AP4
LDC-C050200-DHT		7.9 ~ 11.8	240 ~ 359 (54 ~ 81)	23.3	600 (135)	1.20 ~ 1.79	2071-A10
LDC-C050200-EHT		3.9 ~ 5.9		11.6			2071-AP4
LDC-C050300-DHT		11.8 ~ 17.7	363 ~ 544 (82 ~ 122)	35.9	941 (212)	1.81 ~ 2.72	2071-A15
LDC-C050300-EHT		3.9 ~ 5.9		12.0			2071-AP4
LDC-C075200-DHT		7.7 ~ 11.5		348 ~ 523 (78 ~ 117)			22.9
LDC-C075200-EHT		3.8 ~ 5.7	11.5		2071-AP4		
LDC-C075300-DHT	10.0 (32.8)	11.5 ~ 17.2	523 ~ 784 (117 ~ 176)	35.6	1368 (308)	2.61 ~ 3.92	2071-A15
LDC-C075300-EHT		3.8 ~ 5.7		11.9			2071-AP4
LDC-C075400-DHT		15.3 ~ 23.0	697 ~ 1045 (157 ~ 235)	47.4	1824 (410)	3.48 ~ 5.22	2071-A15
LDC-C075400-EHT		7.7 ~ 11.5		23.7			2071-A10
LDC-C100300-DHT		11.1 ~ 16.7		674 ~ 1012 (152 ~ 227)			34.3
LDC-C100300-EHT	3.7 ~ 5.6	11.4	2071-AP4				
LDC-C100400-DHT	10.0 (32.8)	14.8 ~ 22.2	899 ~ 1349 (202 ~ 303)	45.7	2356 (530)	4.49 ~ 6.74	2071-A15
LDC-C100400-EHT		7.4 ~ 11.1		22.8			2071-A10
LDC-C100600-DHT		22.2 ~ 33.3	1349 ~ 2023 (303 ~ 455)	68.5	3534 (794)	6.74 ~ 10.11	2071-A15
LDC-C150400-DHT	10.0 (32.8)	14.1 ~ 21.1	1281 ~ 1922 (288 ~ 432)	45.2	3498 (786)	6.40 ~ 9.61	2071-A10
LDC-C150400-EHT							21.1 ~ 31.7
LDC-C150600-DHT							

(1) 値は、冷却なし（下限値）から水冷（上限値）の範囲を示します。

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

## LDL シリーズの性能仕様 (Kinetix 3 ドライブ付き)

リニアモータの Cat. No.	最大速度 m/sec (フィート /sec)	システム連続 ストール電流 A 0 ピーク	システム連続 ストール力 N (ポンド)	システム・ピーク・ ストール電流 A 0 ピーク	システム・ピーク・ ストール力 N (ポンド)	リニアモータ 定格出力 kW	Kinetix 3 200V シリーズドライブ
LDL-N030120-DHT	10.0 (32.8)	3.0	63 (14)	9.9	209 (47)	0.31	2071-AP4
LDL-N030240-DHT		6.0	126 (28)	19.9	417 (94)	0.63	2071-AP8
LDL-N030240-EHT		3.0		9.9			2071-AP4
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2071-AP4
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2071-AP8
LDL-T030240-EHT		3.0		9.9			2071-AP4
LDL-N050120-DHT	10.0 (32.8)	2.7	96 (22)	9.1	317 (71)	0.48	2071-AP4
LDL-N050240-DHT		5.5	191 (43)	18.1	635 (143)	0.95	2071-AP8
LDL-N050240-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2071-A10
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-N050480-DHT		10.9	383 (86)	36.3	1269 (285)	1.91	2071-A15
LDL-N050480-EHT		5.5		18.1			2071-AP8
LDL-T050120-DHT		2.7	110 (25)	9.1	364 (82)	0.55	2071-AP4
LDL-T050240-DHT		5.5	220 (49)	18.1	728 (164)	1.10	2071-AP8
LDL-T050240-EHT		2.7		9.1			2071-AP4
LDL-T050360-DHT		8.2	329 (74)	27.2	1093 (246)	1.64	2071-A10
LDL-T050480-DHT		10.9	439 (99)	36.3	1457 (327)	2.19	2071-A15
LDL-T050480-EHT		5.5		18.1			2071-AP8
LDL-N075480-DHT		10.0 (32.8)	9.9	519 (117)	32.8	1723 (387)	2.59
LDL-N075480-EHT	4.9		16.4		2071-AP8		
LDL-T075480-DHT	9.9		596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2071-A15
LDL-T075480-EHT	4.9			16.4			2071-AP8

性能仕様データと曲線は、モータの周囲温度が 40°C (104°F) でドライブの周囲温度が 50°C (122°F) で、定格ライン電圧の場合の標準的なシステムでの公称システム性能に基づいています。周囲温度とライン条件の詳細は、Motion Analyzer ソフトウェアを参照してください。

Notes:



Allen-Bradley、CompactLogix、ControlLogix、Encompass、Guard I/O、GuardLogix、HPK-Series、Integrated Architecture、Kinetix、LDC-Series、LDL-Series、LISTEN. THINK. SOLVE.、Logix5000、Micro800、Micro830、Micro850、MicroLogix、MP-Series、On-Machine、PanelView、POINT I/O、PowerFlex、RDD-Series、RSLogix、TL-Series、Rockwell Software、Rockwell Automation、Stratix 2000、Stratix 5700、Studio 5000、Studio 5000 Logix Designer、および Ultra は、Rockwell Automation, Inc. の商標です。

Rockwell Automation に属していない商標は、それぞれの企業に所有されています。

**[www.rockwellautomation.com](http://www.rockwellautomation.com)**

---

#### **Power, Control and Information Solutions Headquarters**

Americas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444

Europe/Middle East/Africa: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Belgium, Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

Asia Pacific: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

<b>ロクウェルオートメーションジャパン株式会社</b>	本社営業部	〒104-0033	東京都中央区新川1-3-17	Tel (03) 3206-2786	Fax (03) 3206-2796
	関西支店	〒532-0003	大阪市淀川区宮原4-1-14	Tel (06) 6397-1020	Fax (06) 6397-1090
	中部支店	〒460-0003	名古屋市中区錦1-6-5	Tel (052) 222-7060	Fax (052) 222-7065