

Kinetix 運動控制器

旋轉伺服馬達
線性馬達
線性致動器

伺服驅動器
Logix5000 運動模組
運動控制配件



產品規格

[Kinetix 旋轉運動](#)
[Kinetix 線性運動](#)
[Kinetix 伺服驅動器](#)
[Kinetix 運動控制配件](#)

設計指南

[Kinetix 5500 伺服驅動器系統](#)
[Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統](#)
[Kinetix 300/350 伺服驅動器系統](#)
[Kinetix 3 伺服驅動器系統](#)

LISTEN.
THINK.
SOLVE.™

內容

主題	內容	頁次
Kinetix Motion Control	介紹 Kinetix® 整合運動控制、使用本產品選型指南的流程，以及產品選型和規格的其他資源。	5
Product Features Comparison	旋轉運動、線性馬達、線性致動器及伺服驅動器的產品比較。	21
Kinetix 5500 伺服驅動器	單軸、搭載共用匯流排的多軸、在 EtherNet/IP 網路上進行整合運動控制之伺服驅動器系列產品以及 Bulletin 2198 伺服驅動器配件。搭載安全扭力切斷 (STO) 控制功能。 <ul style="list-style-type: none"> 2198-Hxxx-ERS 伺服驅動器：實體連線之 STO 控制、PLd、第 3 類 (EN ISO 13849) 與 SIL CL2 (IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 62061) 2198-HxxxERS2 伺服驅動器：內建之 STO 控制、PLe、第 3 類 (EN ISO 13849) 與 SIL CL3 (IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 62061) 	31
Kinetix 6200 模組化伺服驅動器	序列即時通訊系統介面伺服驅動器系列的模組化、多軸整合運動控制。伺服驅動器系統包含 Bulletin 2094 電源模組並搭載安全速度控制或安全轉矩切斷控制模組。 與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM) 系統相容。多軸、在序列即時通訊系統介面上進行整合運動控制的 IDM 系列產品包括 IDM 電源介面模組 (IPIM) 與單一菊花鏈上最多 16 個 IDM 單元。搭載安全扭力切斷控制。	67
Kinetix 6500 模組化伺服驅動器	EtherNet/IP 網路伺服驅動器系列的模組化、多軸整合運動控制。伺服驅動器系統包含 Bulletin 2094 電源模組並搭載安全速度控制或安全轉矩切斷控制模組。	
Kinetix 6000 多軸伺服驅動器	序列即時通訊系統介面伺服驅動器系列的多軸整合運動控制包含 IAM (整流器) 模組及 AM (變流器) 模組，並含安全切斷控制。 與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM) 系統相容。多軸、在序列即時通訊系統介面上進行整合運動控制的 IDM 系列產品包括 IDM 電源介面模組 (IPIM) 與單一菊花鏈上最多 16 個 IDM 單元。搭載安全扭力切斷控制。	91
Kinetix 300 EtherNet/IP 索引伺服驅動器	單軸式 EtherNet/IP 網路、索引伺服驅動器系列及 Bulletin 2097 伺服驅動器配件。搭載安全扭力切斷控制。	127
Kinetix 350 單軸式 EtherNet/IP 伺服驅動器	EtherNet/IP 網路伺服驅動器系列的單軸式整合運動控制及 Bulletin 2097 伺服驅動器配件。搭載安全扭力切斷控制。	
Kinetix 3 Component Servo Drives	單軸式索引元件伺服驅動器系列及 Bulletin 2071 伺服驅動器配件。	157

洛克威爾自動化也提供一些未納入此產品選型指南的產品及功能選項。若需其他產品資訊，請參閱前蓋板上的文件連結、[第 3 頁](#)，產品選型套件摘要，和 [第 19 頁](#)，[其他資源](#) 中的連結，以及本產品選型指南。

Kinetix 運動控制產品不含本產品選型指南，但支援產品規格、產品選型範例與系統效能曲線，包括：

- Kinetix 2000 多軸伺服驅動器
- Kinetix 7000 高功率伺服驅動器
- Ultra™ 3000 數位伺服驅動器

如需協助與確認最後的產品選型，請使用以下網頁的整合式架構™ 建構工具：<http://www.rockwellautomation.com/en/e-tools/configuration.html>

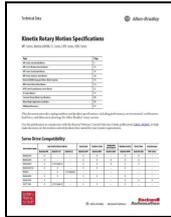
其他產品功能選項可透過 Encompass™ (我們的第三方供應商參照計畫) 取得。如需有關 Encompass 計畫的進一步資訊，請參閱 <http://www.rockwellautomation.com/encompass>。

Kinetix 運動控制器產品選型套件

本套件中的各出版物均是依特定目的而設計。利用本產品選型指南可協助您做出最初的決定，選出最適合系統要求的運動控制器產品。本出版物提供 Kinetix 伺服驅動器、馬達、致動器與運動控制配件之概要。請參閱下方的資訊以找出提供您運動控制系統之詳細產品規格、系統範例、電纜組合與效能曲線的出版物。

產品規格？

這些技術資料文件提供尺寸、認證與電氣、環境以及重量規格。



Kinetix 旋轉運動規格技術資料。 版本編號 [GMC-TD001](#)

- Kinetix VP (Bulletin VPL、VPF 與 VPS) 伺服馬達
- MP 系列™ (Bulletin MPL、MPM、MPF 與 MPS) 伺服馬達
- Kinetix 6000M (Bulletin MDF) 內建伺服驅動器馬達
- RDD 系列™ 直接驅動馬達
- HPK 系列™ 非同步伺服馬達
- TL 系列™ 伺服馬達



Kinetix 線性運動規格技術資料。 版本編號 [GMC-TD002](#)

- LDAT 系列整合線性推進器
- MP 系列 (Bulletin MPAS 與 MPMA) 線性馬達平台
- MP 系列 (Bulletin MPAR 與 TLAR) 電動滾筒
- MP 系列 (Bulletin MPAI) 重載電動滾筒
- LDC 系列™ 鐵芯線性馬達
- LDL 系列™ 無鐵芯線性馬達



Kinetix 伺服驅動器規格技術資料。 版本編號 [GMC-TD003](#)

- Kinetix 5500 伺服驅動器
- Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器
- Kinetix 6000 多軸伺服驅動器
- Kinetix 300 及 Kinetix 350 EtherNet/IP 伺服驅動器
- Kinetix 3 元件伺服驅動器
- Kinetix 2000 多軸伺服驅動器
- Kinetix 7000 高功率伺服驅動器
- Ultra3000 數位伺服驅動器



Kinetix 運動控制配件規格技術資料。 版本編號 [GMC-TD004](#)

- 馬達與介面電纜
- 伺服驅動器與馬達／致動器電纜組合
- 接頭配件組與分接元件
- 電源元件

系統相關型號、範例與性能曲線？

可協助您為伺服驅動器及馬達／致動器運動控制器系統選擇所需（特定伺服驅動器）伺服驅動器模組、電源配件、接頭配件組、馬達電纜與介面電纜型號的系統設計指南文件。其內含系統效能規格與扭矩／速度曲線（旋轉運動）以及動力／速率曲線（線性運動）。



伺服驅動器系列產品系統設定指南出版物

- Kinetix 5500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM009](#)
- Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)
 - 含 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達
- Kinetix 300/350 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM004](#)
- Kinetix 3 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM005](#)
- Kinetix 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM006](#)
- Kinetix 7000 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM007](#)
- Ultra3000 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM008](#)

各出版物之內容

- 需求判斷（型號）
 - 伺服驅動器元件
 - 需要的配件
 - 選購配件
- 伺服驅動器系統範例
- 馬達／致動器電纜組合
- 伺服驅動器與馬達／致動器性能資料

備註：

Kinetix 整合運動控制

Kinetix 整合運動控制產品為洛克威爾自動化® 整合式架構系統的一部分。整合式架構系統結了多種高效能產品，整合於 RSLogix™ 5000 軟體以及 Studio 5000 Logix Designer™ 應用程式中，可簡化並加強機器之設計、操作及維護。

EtherNet/IP 網路上的整合運動控制運用 ODVA 中的 CIP 運動與 CIP Sync 技術，這些均以通用產業通訊協定 (CIP) 為建設基礎。全球標準可確保一致性及相容性。此標準、未經修改的乙太網路讓您能有效進行即時控制並管理資訊流，以提升全廠優化程度、做出更明智的決策並改善業務績效。針對伺服驅動器、I/O 和其他與 EtherNet/IP 相容的裝置進行時間同步，可提供更佳的性能表現，來解決最困難的應用問題。

序列即時通訊系統上的整合運動控制為一使用抗噪、光纖電纜的控制器／伺服驅動器介面。單一光纖環為控制器及伺服驅動器之間的唯一介面。其取代所費不貲的指令及回授配線，可縮減安裝時間及配線成本。透過 SERCOS 介面則可提供進一步的診斷及流程報告。

Kinetix 整合運動控制將讓您得益於 Allen-Bradley® Logix5000™ 控制器 (ControlLogix®、GuardLogix® 及 CompactLogix™)、高效能網路 (EtherNet/IP 及 SERCOS)，與一系列 Allen-Bradley 交流及伺服驅動器、線性及旋轉馬達和線性致動器選項之間的完美整合。RSLogix 5000 軟體與 Logix Designer 應用程式提供一整套豐富的進階運動工具，可進行程式編輯、組態、啟動、診斷及維護支援。依型號而進行的組態讓運動系統啟動更快且更簡易，而豐富的動態指令庫則能為任何應用系統提供合適的功能。

Kinetix 整合運動控制提供多樣伺服驅動器、馬達與致動器系列，供單軸及多軸應用系統使用。這些系統提供下列項目：

- 伺服驅動器功率範圍從 50 W 到 kW。
 - Kinetix 5500 伺服驅動器系列產品
 - Kinetix 350 單軸 EtherNet/IP 伺服驅動器系列產品
 - Kinetix 6000 與 Kinetix 6200 (序列即時通訊系統介面) 以及 Kinetix 6500 (EtherNet/IP 網路) 多軸伺服驅動器系列產品
 - Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統
- 可選擇序列即時通訊系統介面或 EtherNet/IP 網路。
- 多種旋轉馬達、旋轉直接驅動馬達、線性馬達與線性致動器／平台。
 - 馬達可提供連續轉矩，範圍從 0.10 N·m (0.85 lb·in) 到 955 N·m (8452 lb·in)。
 - 線性致動器峰力可達 14,679 N (3300 lb)
- 智慧型馬達技術提供自動馬達辨識，設定及啟動快速又簡單。
- 採用單一軟體套件— RSLogix 5000 或 Studio 5000® 環境—提供伺服驅動器組態、程式編輯、啓用、診斷及維護的完整支援
- 強大的線上運動工具，包括即時數據趨勢、圖形化 PCAM 及 TCAM 檔案編輯器、自動及手動伺服驅動器微調以及進階伺服驅動器診斷
- 自動更換裝置 (ADR) 隨插即用伺服驅動器／馬達／致動器支援
- 運動控制分析軟體可針對您的 Kinetix 運動控制器系統進行全面性動作應用系統規模量測及分析、優化、選擇及確認

簡單機械整合平台

簡單機械整合為洛克威爾自動化機器解決方案的產品之一，也是機器製造商的控制器解決方案首選，他們能以低廉價格提供獨立式機器。簡單機械整合提供足夠的控制，可滿足機器及終端用戶的需求，且能協助增進操作效率。工程及應用系統工具組能簡化設計及安裝，並對於一系列元件類別產品有較高的相容性。

Kinetix 3 元件伺服驅動器為機器製造商提供一運動控制器解決方案，能大量生產成本低廉的設備。元件伺服驅動器能不加劇其複雜程度的前提下，在應用系統中施以適當程度的控制。系統可包括 MicroLogix™ 或 Micro800® 控制器的序列指令，或是對感測器或控制器及 TL 系列低慣性馬達的直接離散式配線。

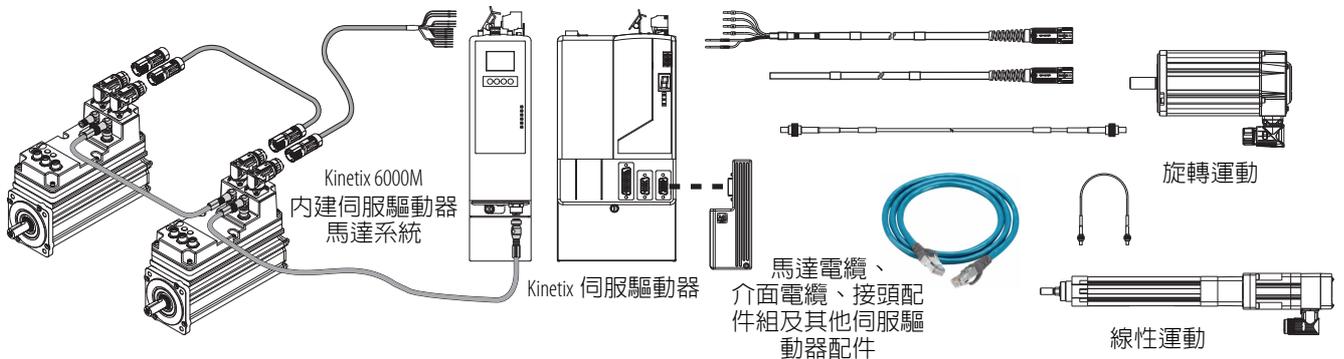
最新消息

全新 Kinetix 運動控制器產品包含下列項目。

運動控制器產品	說明	請參閱
 <p>Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP 伺服馬達</p>	<p>Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP 伺服馬達提供具成本效益的運動控制解決方案，能以符合伺服驅動器額定值之馬達繞組提供高效能與擴充能力，以改善系統規模。馬達與伺服驅動器間的一條電纜便可達成簡化並降低成本。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 以更小的體積提供高效的功能並改善功率密度 • 單一軸操作使成本更低、更簡化 • 靈活的電源連線方式，包括多軸匯流排分享組態 <ul style="list-style-type: none"> - 共用交流 - 共用直流 - 共用交流/直流與混合組態 • EtherNet/IP 網路上的整合運動控制與整合安全性 • 2198-Hxxx-ERS 伺服驅動器：實體連線的安全扭力切斷控制，PLd，第 3 類；SIL CL2 • 2198-HxxxERS2 伺服驅動器：內建的安全扭力切斷控制，PLe，第 3 類；SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> • 第 10 頁提供 Kinetix VP (Bulletin VPL、VPF 與 VPS) 馬達概要。 • 第 31 頁提供 Kinetix 5500 伺服驅動器概要。 • 第 44 頁適用 Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP (Bulletin VPL) 馬達效能規格。
 <p>Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品級伺服馬達</p>	<p>Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品級馬達結合了 Bulletin VPL 低慣性伺服馬達的特性，是專為符合許多食品與飲料應用的獨特需求而設計。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 可設定繞組選項、制動與編碼器回授等 • IP66/IP67 搭配軸封 (標準配備) 及使用環境密封電纜接頭。 • 食品級環氧塗層 	<ul style="list-style-type: none"> • 第 10 頁提供 Bulletin VPF 食品級馬達概要。 • 第 47 頁適用 Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP (Bulletin VPF) 馬達效能規格。
 <p>Kinetix VP (Bulletin VPS) 不銹鋼伺服馬達</p>	<p>Kinetix VP (Bulletin VPS) 不銹鋼伺服馬達採用經認可用於環境清洗的 MP 系列技術，常見於食品、飲料、酒類、乳品、製藥與醫美製造設備中。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 專門針對消毒環境設計，用於高壓、高腐蝕性清潔應用 • IP69K 可承受 1200 psi 的馬達清洗，IP66/IP67 轉軸密封與環境密封接頭 • 平滑鈍化 300 系列不銹鋼圓柱型外觀 	<ul style="list-style-type: none"> • 第 10 頁提供 Bulletin VPF 不銹鋼馬達概要。 • 第 50 頁適用 Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP (Bulletin VPS) 馬達效能規格。
 <p>Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件</p>	<p>2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授套件可將 15 針 Hiperface 編碼器回授訊號轉換為 2 針 DSL 回授訊號。請在更新 Kinetix 5500 伺服驅動器時於新安裝 Kinetix 5500 伺服驅動器與相容馬達以及致動器或既有馬達/致動器時使用本轉換器套件。</p> <p>LDAT 系列線性推進器與 MP 系列 (200V 級) 馬達與致動器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。</p>	<ul style="list-style-type: none"> • 第 44 頁適用搭載 MP 系列旋轉馬達的 Kinetix 5500 伺服驅動器效能規格。 • 第 55 頁適用搭載 MP 系列與 LDAT 系列線性致動器的 Kinetix 5500 伺服驅動器效能規格。

選擇 Kinetix 運動控制器系統

傳統的運動控制系統必須從 Allen-Bradley 運動控制器產品各類別中進行選取。



使用運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)

運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 是一項全面的規模量測工具，可針對您的 Kinetix 運動控制器系統進行分析、優化、選擇及確認。只要輸入任何伺服驅動器及相容的馬達／致動器，運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 便能提供資料，協助您決定最適合該應用系統的伺服驅動器及馬達／致動器組合。

您也可以利用運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 建立物料表及系統元件的項目清單，包含型號及產品說明。

馬達與伺服驅動器規格

選取之馬達

選取之伺服驅動器

轉矩/速度效能曲線

產生的物料表 (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-SSN-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	

如欲下載本軟體，請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>。

運動控制分析軟體（Motion Analyzer）功能

運動控制分析軟體（Motion Analyzer）讓機器設計及檢查流程快速、簡單且精準，有效提升表現。運動控制分析軟體（Motion Analyzer）提供以事實為根據的決策路徑及設計優化方式，可讓機器製造商達成下列目標：

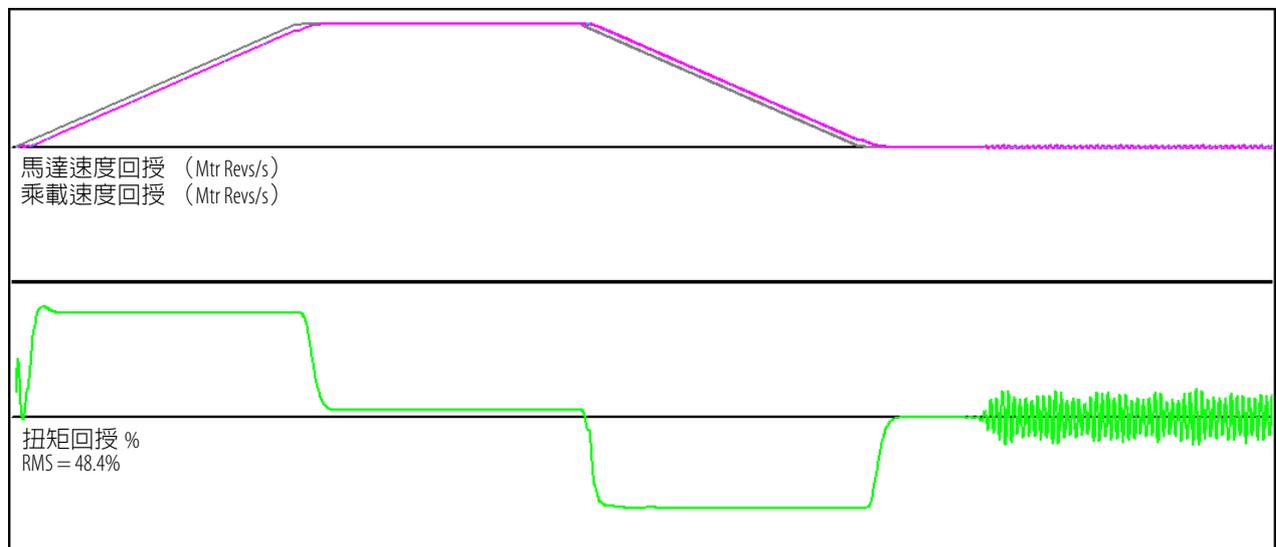
- 降低運動系統設計風險。
- 縮短機器設計到出貨之時間。
- 優化運動控制器系統的成本及尺寸。
- 提升機器效能及可靠性。
- 建立物料表。

運動控制分析軟體（Motion Analyzer）包含全系列 Kinetix 運動控制器產品及功能。

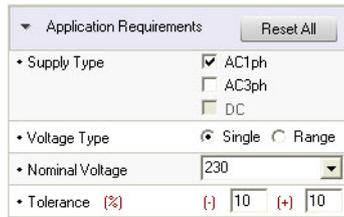
MP 系列電動滾筒—不用在目錄中尋找合適的滾珠螺絲、同步皮帶、滑輪和軸乘，便能提供現成的線性運動。不必輸入機械資料，僅需輸入乘載資訊及移動形狀。輸出甚至包含 L_{10} 之預估使用壽命。



調整模擬—此工具能協助您預測機器在真實狀況中的表現。此功能會模擬在 RSLogix 5000 軟體或 IDM 系統應用程式（包括自動調整）調整軸的情況，接著模擬負載、馬達及伺服驅動器的動作。並將機械相容性或反應納入考量，以得出逼真之模擬結果。

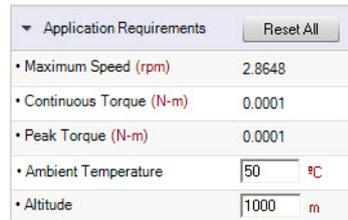


可變式主電源分析—對將機器出口至海外之機器製造商特別實用。



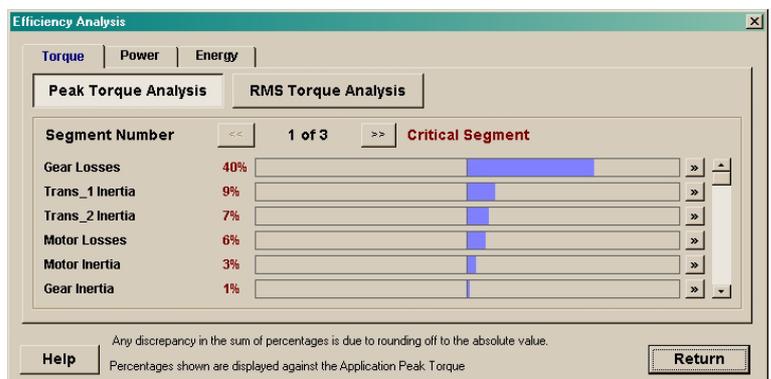
Application Requirements		Reset All
• Supply Type	<input checked="" type="checkbox"/> AC1ph <input type="checkbox"/> AC3ph <input type="checkbox"/> DC	
• Voltage Type	<input checked="" type="radio"/> Single <input type="radio"/> Range	
• Nominal Voltage	230	
• Tolerance (%)	(-) 10 (+) 10	

馬達熱度預測—考量馬達周圍溫度，以確認在極熱情況下的效能。



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	

效能分析—解釋馬達產生的扭矩之使用情形。

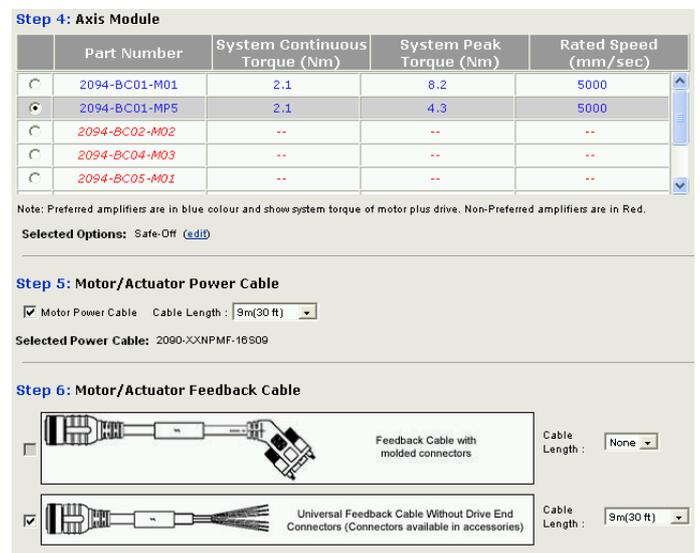
Segment Number	Loss Type	Percentage	Visual Bar
1 of 3	Gear Losses	40%	Blue bar
	Trans_1 Inertia	9%	Blue bar
	Trans_2 Inertia	7%	Blue bar
	Motor Losses	6%	Blue bar
	Motor Inertia	3%	Blue bar
	Gear Inertia	1%	Blue bar

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

運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 也能協助產生物料表 (BOM)。該軟體運算方式以規則為基礎，讓您能快速且無誤地選擇合適的伺服驅動器、馬達、電纜 I/O 接頭及其他配件項目。

您可建立一套指定為 BOM 的系統，或根據運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 計算出的馬達／致動器及伺服驅動器規模量測進行選擇。

完成後，您便能印出 BOM 或將 BOM 檔案匯出成 Microsoft Word 或 Excel 應用程式之檔案。



Part Number	System Continuous Torque (Nm)	System Peak Torque (Nm)	Rated Speed (mm/sec)
2094-BC01-M01	2.1	8.2	5000
2094-BC01-MP5	2.1	4.3	5000
2094-BC02-M02	--	--	--
2094-BC04-M03	--	--	--
2094-BC05-M01	--	--	--

Selected Options: Safe-Off (edit)

Step 5: Motor/Actuator Power Cable
 Motor Power Cable Cable Length: 9m(30 ft)
 Selected Power Cable: 2090-XXNPMF-16S09

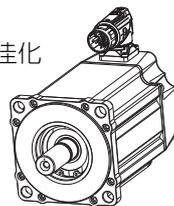
Step 6: Motor/Actuator Feedback Cable
 Feedback Cable with molded connectors Cable Length: None
 Universal Feedback Cable Without Drive End Connectors (Connectors available in accessories) Cable Length: 9m(30 ft)

如欲下載 Motion Analyzer 軟體，請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software>。

選擇旋轉運動系列

Kinetix VP 伺服馬達

- 專為符合 Kinetix 5500 變頻器額定值，使系統大小最佳化而開發
- 單一電纜技術
- 200V 及 400V 級馬達
- 軸端螺紋孔
- 多迴轉及單迴轉高解析度絕對位置編碼器



Kinetix VP (Bulletin VPL) 低慣性伺服馬達採用經認可的 MP 系列技術以獲得優異的性能表現、增加可靠度與提升高數量的產能。

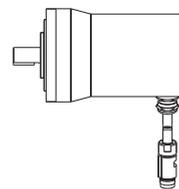
- 高能量稀土磁鐵
- SpeedTec DIN 接頭，旋轉 325°
- IP66 與選配軸封及環境密封接頭
- 0.46...33 N·m (4...292 lb·in) 連續失速扭矩

Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品級伺服馬達透過整合食物級塗料與轉軸密封，並搭配無腐蝕性固定扣與不銹鋼轉軸的方式來迎接食品環境的挑戰。

- 可設定繞組選項、制動與編碼器回授等
- 食品級環氧塗層
- IP66/IP67 搭配軸封 (標準配備) 及使用環境密封電纜接頭
- 0.93...19 N·m (8...172 lb·in) 連續失速扭矩

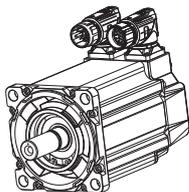
MP 系列 (Bulletin VPS) 不銹鋼馬達適用於高壓清潔環境。

- 專門針對消毒環境設計，用於高壓、高腐蝕性清潔應用
- 平滑、鈍化 300 系列不銹鋼圓柱型外觀
- 符合 NSF/ANSI 標準 169
- 延長電纜，5 m (16.4 ft)
- IP69K 可承受 1200 psi 的馬達清洗，IP66/IP67 轉軸密封 (標準) 與環境密封接頭
- 8.1 與 21.0 N·m (72 與 186 lb·in) 連續失速扭矩



MP 系列伺服馬達

- 200V 及 400V 級馬達
- 軸端螺紋孔
- 多迴轉及單迴轉高解析度絕對位置編碼器



MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達縮小馬達尺寸，同時帶來更高扭矩，以符合高效能馬達系統的強大需求。

- 高能量、稀土磁鐵
- IP66 與選配軸封及環境密封接頭
- 0.26...163 N·m (2.3...1440 lb·in) 連續失速扭矩

MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級伺服馬達透過整合食物級塗料與轉軸密封，並搭配無腐蝕性固定扣與不銹鋼轉軸的方式來迎接食品環境的挑戰。

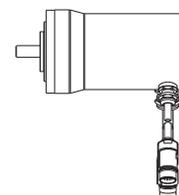
- 可設定繞組選項、制動與編碼器回授等
- 食品級環氧塗層
- IP66/IP67 搭配軸封 (標準配備) 及使用環境密封電纜接頭
- 1.6...19.4 N·m (14...172 lb·in) 連續失速扭矩

MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達可運用於較高慣性的應用系統中。

- 多重繞組速度選項
- 高能量、稀土磁鐵
- IP67 與選配軸封及環境密封接頭
- 2.18...62.8 N·m (19.3...556 lb·in) 連續失速扭矩

MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達適用於高壓清潔環境。

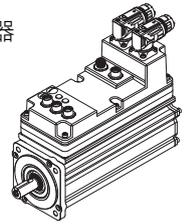
- 專門針對消毒環境設計，用於高壓、高腐蝕性清潔應用
- 平滑、鈍化 300 系列不銹鋼圓柱型外觀
- 獲 NSF/ANSI 標準 169 認證及列名
- 延長電纜，3 m (9.8 ft)
- IP69K 可承受 1200 psi 的馬達清洗，IP66/IP67 轉軸密封 (標準) 與環境密封接頭
- 3.6...21.5 N·m (32...190 lb·in) 連續失速扭矩



Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統

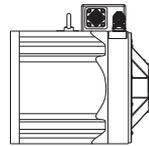
Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統將可靠的高效能 MP 系列食品級伺服馬達與 Kinetix 6000 伺服驅動器技術結合在單一而精巧的套裝產品中。

- 符合 USDA 的食品級塗料、IP66 轉軸密封以及和 MP 系列食品級馬達同級的環境密封接頭
- 標準的 MP 系列凸緣與轉軸尺寸（相同框架大學時）讓升級更簡單
- 混合與網路電纜最多可連接至 16 個 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達單元
- 460V 繞組
- 3.0...7.5 N·m (26.5...64.2 lb·in) 連續失速扭矩
- 多迴轉高解析度絕對位置編碼器

**RDD 系列直接驅動伺服馬達**

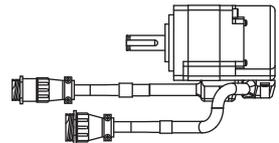
Bulletin RDB 直接驅動馬達提供負載直接耦合，消除機械傳動裝置並提升系統效能及效率。

- 負載直接耦合
- 無軸承組態
- 460V 繞組、多重繞組速度選項
- IP65 與環境密封接頭的使用
- 32.7...426 N·m (289...3770 lb·in) 連續失速扭矩
- 多迴轉及單迴轉高解析度 Heidenhain EnDat 2.2 編碼器

**TL 系列伺服馬達**

Bulletin TL 及 TLY 高效能伺服馬達結合精巧尺寸與高扭矩密度，以小體機提供大功率。

- 精巧尺寸、高扭矩密度、高能量（稀土）磁鐵
- 230V 繞組（公制）與 NEMA 框架尺寸
- IP65 搭配選配軸封
- 0.086...5.42 N·m (0.76...48 lb·in) 連續失速扭矩
- 多迴轉（電池式）高解析度絕對位置或增量編碼器選項



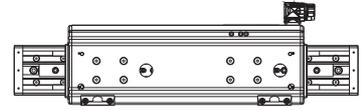
如欲比較馬達系列的功能，請參閱第 21 頁，旋轉伺服馬達。請參閱 Kinetix 旋轉運動技術資料，版本編號 [GMC-TD001](#)，以取得產品規格。

選擇一線性運動系列

LDAT 系列整合線性推進器

LDAT 系列線性推進器為可靠、高速的線性致動器，搭載了整合線性導軌，能夠將負載物推入、拉出或進行運送。

- 因直接驅動技術搭載單一線性導軌、單一磨耗零件、籠式球形線性軸承並消除從旋轉運動轉換成線性運動所產生的元件磨耗，故能增加可靠性
- 整合式線性軸承可承載負載物而無需安裝與校對外部軸承
- 有多種安裝面與安裝法可簡化機器的安裝
- 可直接與需移動的元件耦合
- 高速率，最多 5 m/s (16 ft/s)，而加速度為 49 m/s² (160 ft/s²) 標準
- 峰值力範圍：168...5469 N (38...1229 lb)

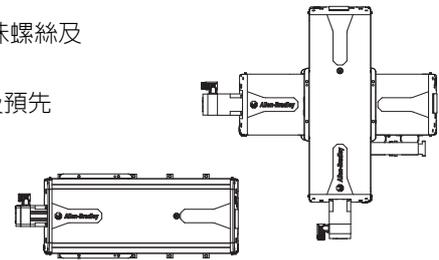


MP 系列整合式線性馬達平台

Bulletin MPAS 整合式線性平台將 MP 系列伺服馬達技術的效能和可靠性延伸至滾珠螺絲及直接驅動線性滑動型致動器。

Bulletin MPMA 整合式多軸線性平台將 Allen-Bradley 致動器產品組合延伸成預先定義及預先組裝之多軸組態，以符合各種製造需求。

- 200/230V 與 400/460V 操作 (200/230V 僅適用 150 mm 直接驅動的框架大小)
- 高能量、(稀土) 磁鐵
- 托架及底座固定器的設計能堆疊 200 及 250 mm 之框架尺寸
- IP30 搭載獨特、使用壽命長的條狀密封系統
- 83...521 N (19...117 lb) 連續失速力

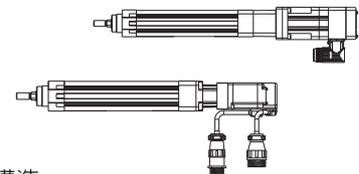


如欲比較線性致動器系列的功能，請參閱第 26 頁，線性致動器。

MP 系列及 TL 系列電動滾筒

使用 Bulletin MPAR 與 TLAR 電動滾筒，您的應用系統將擁有靈活的伺服馬達控制，適合需要快速累積力量及能夠精準定位的解決方案。有三種 ISO 15552 氣動等級框架尺寸可選擇 (32、40 及 63 mm)，這些耐用、無聲且節能的不銹鋼非旋轉式活塞連桿致動器是氣動系統最完美的升級。

- 200/230V 操作 (Bulletin TLAR)
- 200/230V 及 400/460V 操作 (Bulletin MPAR)
- 最新設計包括由 TL 系列 (Bulletin TLY) 及 MP 系列 (Bulletin MPL) 馬達驅動的滾珠螺絲構造
- 完全組裝和已可安裝的滾筒可有效減少機械設計工程、配線和測試時間
- IP40 額定 (Bulletin MPAR 及 TLAR) 完整裝置、IP66 (Bulletin MPAR) 供電子元件與環境密封 (Bulletin 2090) 電纜接頭的使用
- 240...2000 N (54...450 lb) 連續失速力



MP 系列重載電動滾筒

Bulletin MPAL 重載電動滾筒為尺寸精巧、輕量、高度力道的致動器，符合成本效益，可替代液壓電源解決方案。

- 200/230V 及 400/460V 操作
- 最新設計包括由 MP 系列 (Bulletin MPL) 馬達驅動的滾珠螺絲與滾軸螺絲構造
- 完全組裝和已可安裝的滾筒可有效減少機械設計工程、配線和測試時間
- 有標準 (前端表面及前耳軸) 安裝及食品級塗料 (前端表面及後端 U 形夾) 安裝組態可供選擇
- IP67 額定與環境密封接頭 (Bulletin 2090) 電纜接頭的使用
- 有 64、83、110 及 144 mm 框架尺寸搭配 706...13,122 N (159...2950 lb) 連續力可供選擇

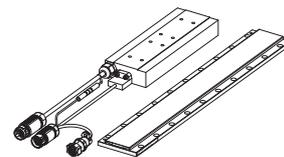


如欲比較電動滾筒系列的功能，請參閱第 26 頁，線性致動器。

LDC 系列鐵芯線性馬達

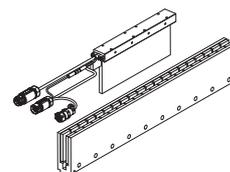
LDC 系列線性馬達技術提供符合成本效益的選項，協助您提升機器傳輸量，同時降低維護需求及停機時間。

- 使用 200/400V 及 460V AC 電源 (LDC 系列)
- 頓轉扭矩 < 連續力的 5% (LDC 系列)
- 速度能達 10 m/s (32.8 ft/s) 以增加機器產能
- 符合 IP65 額定值及 RoHS
- 74...2882 N (17...648 lb) 連續失速力 (LDC 系列)

**LDL 系列無鐵線性馬達**

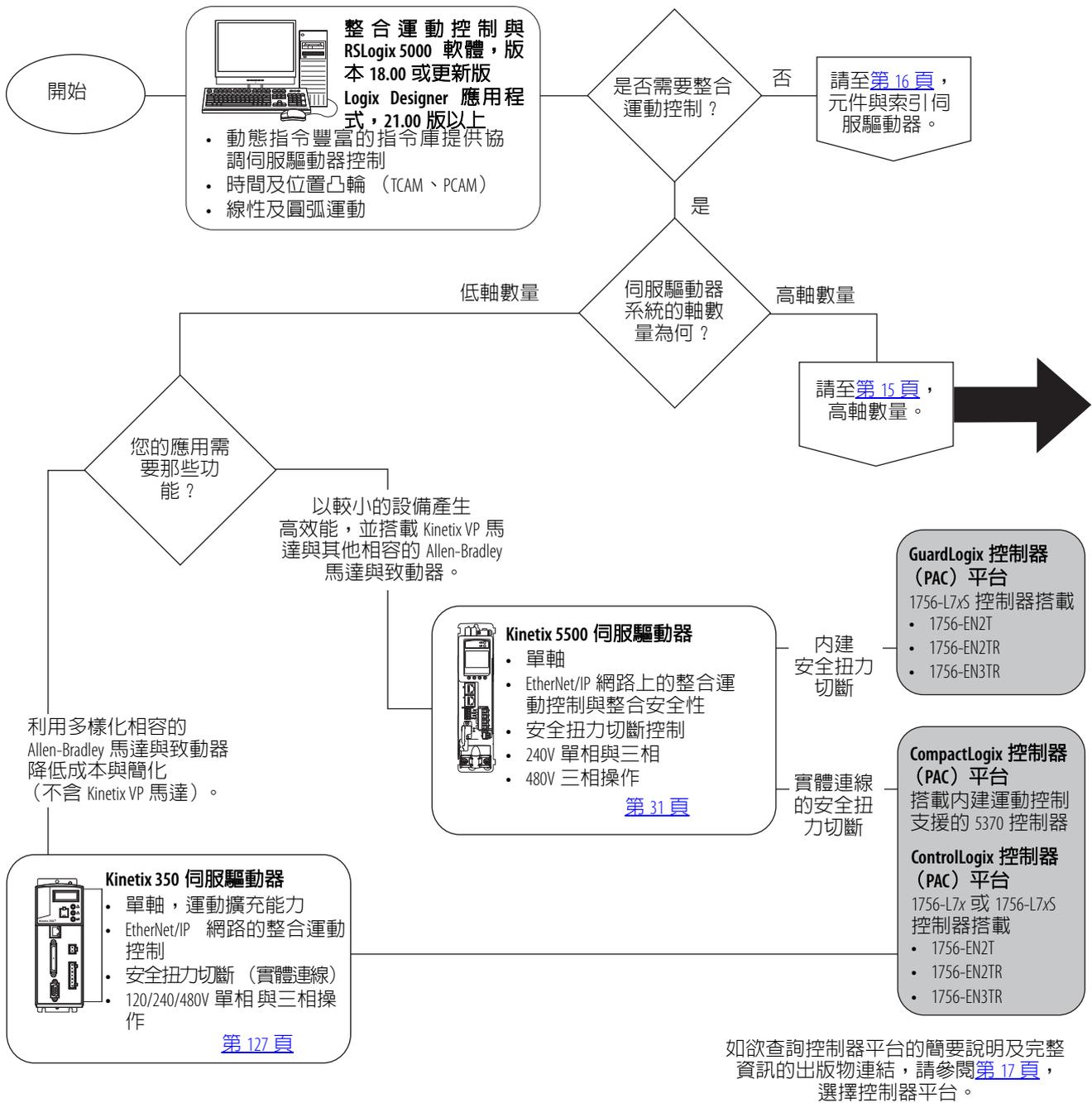
LDL 系列線性馬達技術提供符合成本效益的選項，協助您提升機器傳輸量，同時降低維護需求及停機時間。

- 使用 230V AC 電源 (LDL 系列)
- 平順運動的非頓轉技術 (LDL 系列)
- 速度能達 10 m/s (32.8 ft/s) 以增加機器產能
- 符合 IP65 額定值及 RoHS
- 63...596 N (14...134 lb) 連續失速力 (LDL 系列)



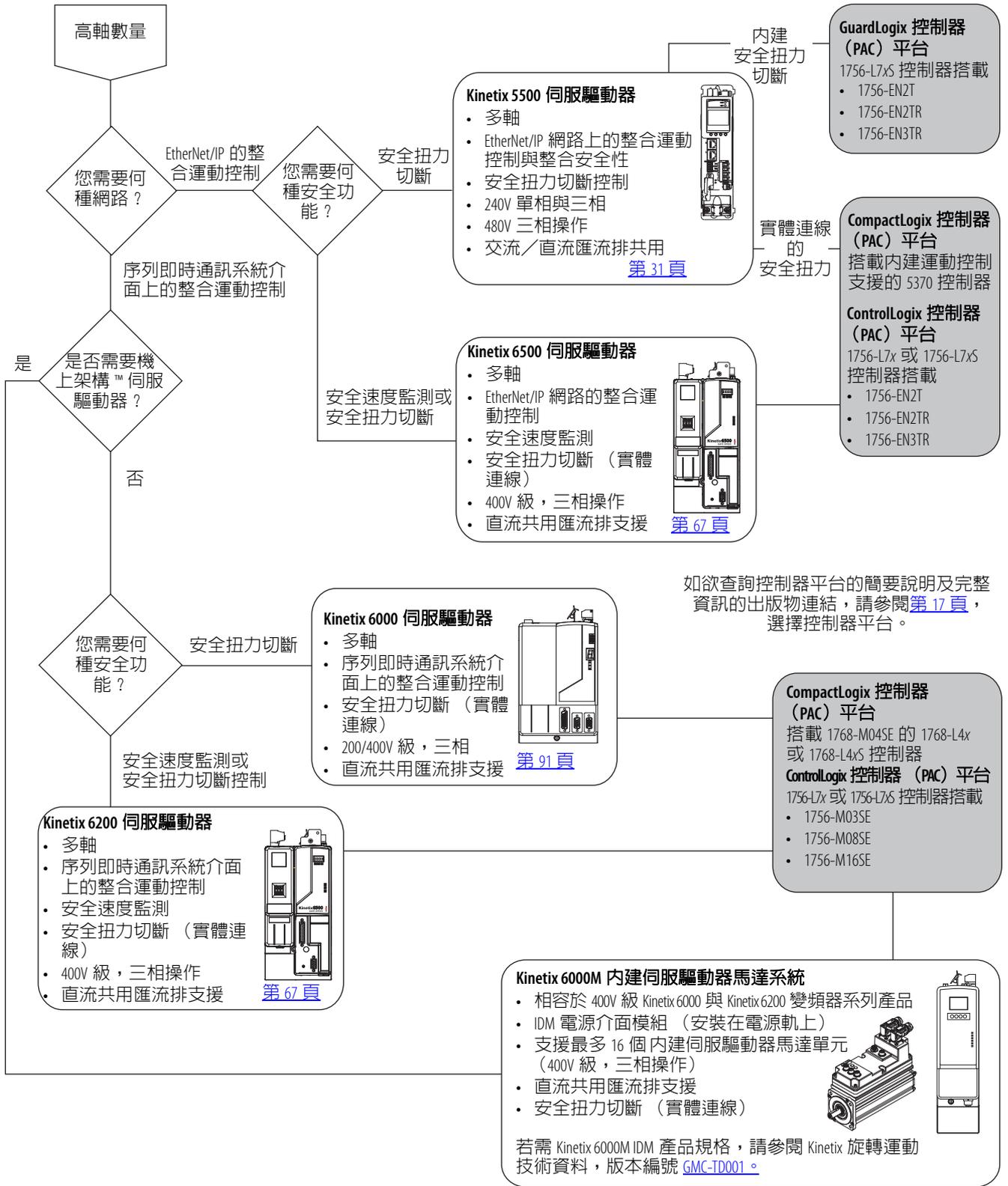
如欲比較線性馬達系列的功能，請參閱[第 26 頁](#)，線性伺服馬達。請參閱 Kinetix 線性運動技術資料，版本編號 [GMC-TD002](#)，以取得產品規格。

選擇伺服驅動器系統

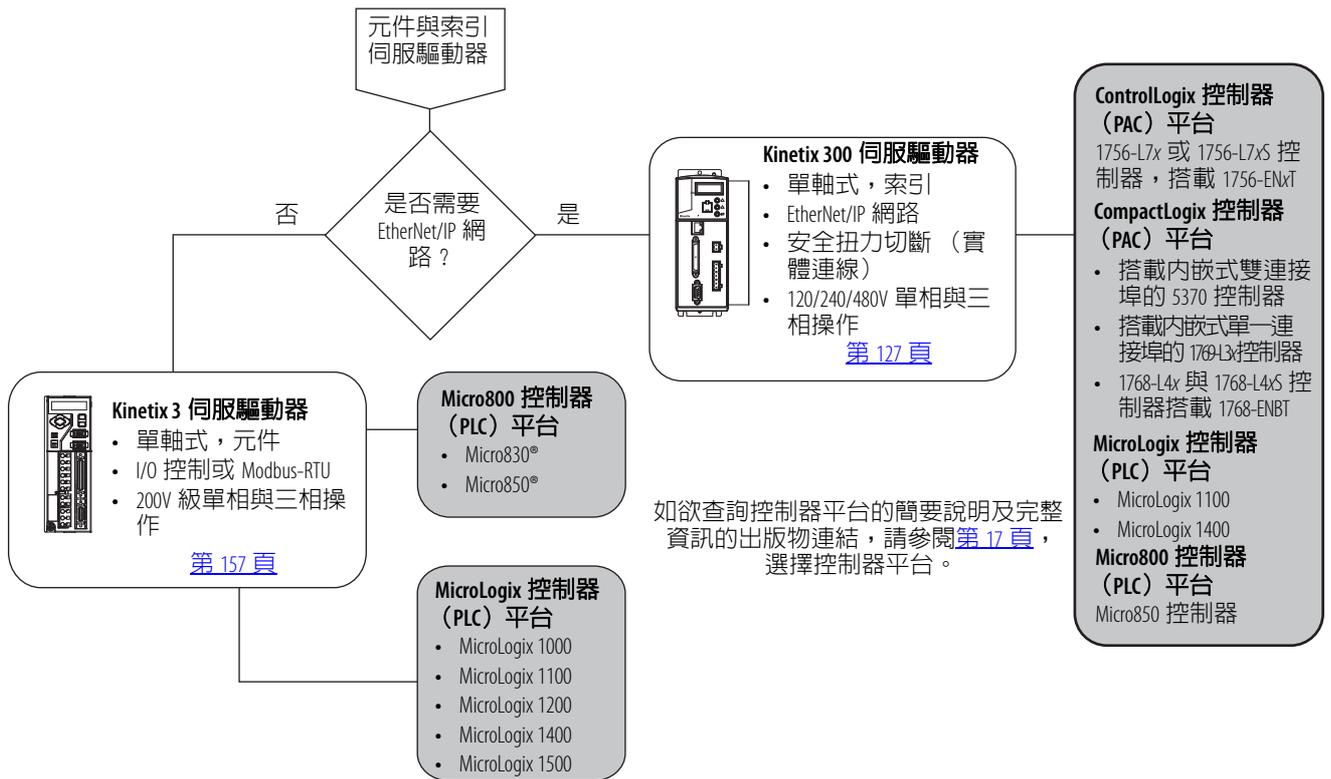


如欲比較伺服驅動器系列的功能, 請參閱 [第 28 頁](#), 伺服驅動器。請參閱 Kinetix 伺服驅動器技術資料, 版本編號 [GMC-ID003](#), 以取得產品規格。

若想相容於旋轉運動與線性運動的產品, 請參閱 [第 16 頁](#), 相容馬達與致動器。



如欲比較伺服驅動器系列的功能, 請參閱 [第 28 頁](#), 伺服驅動器。請參閱 Kinetix 伺服驅動器技術資料, 版本編號 [GMC-ID003](#), 以取得產品規格。



如欲比較伺服驅動器系列的功能，請參閱第 28 頁，伺服驅動器。請參閱 Kinetix 伺服驅動器技術資料，版本編號 GMC-ID003，以取得產品規格。

相容馬達與致動器

旋轉運動	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 系列 (Bulletin MPL)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
MP 系列 (Bulletin MPM)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
MP 系列 (Bulletin MPF)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
MP 系列 (Bulletin MPS)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
Kinetix 6000M (Bulletin MDF)	-	-	-	X	X	-	-
RDD 系列 (Bulletin RDB)	-	X	-	X	X	-	-
TL 系列 (Bulletin TLY)	-	-	X	X ⁽⁷⁾	X	X	X
TL 系列 (Bulletin TL)	-	-	-	-	-	-	X ⁽⁸⁾

線性運動	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350	Kinetix 6000	Kinetix 6200	Kinetix 300	Kinetix 3
LDAT 系列	X ^{(1) (6)}	X ⁽²⁾	-	X ⁽²⁾	X ⁽²⁾	X ⁽³⁾	X ⁽²⁾
MP 系列 (Bulletin MPAS)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	X ⁽⁵⁾
MP 系列 (Bulletin MPMA)	X ^{(4) (6)}	X	X ⁽⁴⁾	X	X	X	-
MP 系列 (Bulletin MPAR)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
MP 系列 (Bulletin MPAL)	X ⁽⁶⁾	X	X	X	X	X	-
TL 系列 (Bulletin TLAR)	-	-	X	-	-	X	X
LDC 系列鐵芯	-	X	-	X	X	X	X
LDL 系列無鐵	-	X	-	X	X	X	X

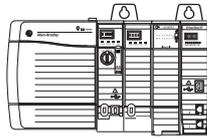
- 限 LDAT-Sxxxxxx-xDx 線性推進器（高解析度絕對編碼器）。
- 限 LDAT-Sxxxxxx-xBx 線性推進器（增量編碼器）。
- LDAT-Sxxxxxx-xBx（增量）或 LDAT-Sxxxxxx-xDx（高解析度絕對）線性推進器。
- 僅 MP 系列（滾珠螺絲）線性平台。
- 僅 MP 系列（直接驅動）線性平台。
- 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列與 MP 系列（200V 級）馬達與致動器需有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。
- 限 TLY-Axxxx-H 旋轉馬達（增量編碼器）。
- 現 TL-Axxxx-B 旋轉馬達（高解析度編碼器）。

選擇控制器平台

座標運動需要的 ControlLogix、GuardLogix 或 CompactLogix 控制器。

可程式自動化控制器

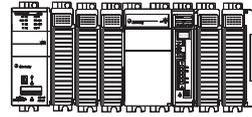
ControlLogix 控制器平台



ControlLogix 與 GuardLogix 可程式自動化控制器 (PAC) 為一模組化系統，可處理最密集使用的應用程式。模組會插入 ControlLogix 機箱上的插槽。

- ControlLogix 機箱
- EtherNet/IP 網路的整合運動控制
- 整合式安全控制器
- SERCOS 介面上的整合運動控制
- EtherNet/IP 網路上的索引

CompactLogix 控制器平台

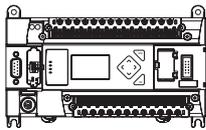


CompactLogix 可程式自動化控制器 (PAC) 為一模組化系統，可為小型應用提供符合成本效益的控制系統。模組會並排卡在 DIN 軌道上。

- CompactLogix DIN 軌道
- EtherNet/IP 網路的整合運動控制
- 整合式安全控制器
- SERCOS 介面上的整合運動控制
- EtherNet/IP 網路上的索引

可程式邏輯控制器

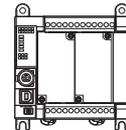
MicroLogix 控制器平台



MicroLogix 可程式邏輯控制器 (PLC) 與 Modbus-RTU 或 PTO 訊號提供簡單的 PLC 基礎運動解決方案。

- EtherNet/IP 網路上的索引
- 脈衝串輸出 (PTO)

Micro800 控制器平台



Micro800 可程式邏輯控制器 (PLC) 與 I/O 控制或 Modbus-RTU 訊號提供簡單的 PLC 基礎運動解決方案與 Kinetix 3 元件伺服驅動器。

- EtherNet/IP 網路上的索引
- 脈衝串輸出 (PTO)

如欲取得更多有關運動控制應用系統所需的控制器平台及介面／網路模組資訊，請參閱下表所列的出版物。

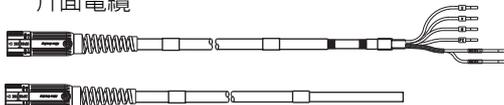
控制器平台	資源
ControlLogix	ControlLogix 產品選型指南，版本編號 1756-SG001
EtherNet/IP 通訊模組	1756 ControlLogix 通訊模組規格，版本編號 1756-ID003
序列即時通訊系統介面模組	1756 ControlLogix 整合運動控制模組規格，版本編號 1756-ID004
類比伺服模組	
CompactLogix	CompactLogix 產品選型指南，版本編號 1769-SG001
序列即時通訊系統介面模組	1768 CompactLogix 整合運動控制模組規格，版本編號 1768-ID001
MicroLogix	MicroLogix 系列小型控制器產品選型指南，版本編號 1761-SG001
Micro800	Micro800 系列小型控制器產品選型指南，版本編號 2080-SG001

如欲取得更多有關整合式架構產品可用之技術出版物資訊，請參閱整合式架構建議文獻手冊，版本編號 [IASIMP-RM001](#)。

選擇伺服驅動器配件

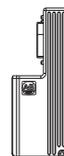
馬達與介面電纜

- Kinetix VP 旋轉馬達的單一電纜技術
- 馬達／致動器的馬達功率及回授電纜
- 序列即時通訊系統與乙太網路通訊模組的介面
- I/O 控制與伺服驅動器間串聯安全切斷訊號的介面電纜



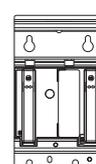
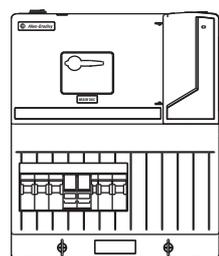
接頭配件組、轉換器套件與分接元件

- 馬達回授、I/O 與安全訊號的接頭配件組
- 回授轉換器套件用於 Hiperface- 至 -DSL 以及 EnDat 至 Hiperface
- 馬達回授與 I/O 訊號的分接元件
- 伺服驅動器間串聯安全切斷訊號的安全切斷元件



電源元件

- Kinetix 6000、Kinetix 6200、Kinetix 6500 伺服驅動器的 Bulletin 2094 電源軌、分流模組或插槽填充物模組
- Bulletin 2094 線路介面模組，可取代伺服驅動器系統所需的多種通用輸入電源裝置
- Bulletin 2090 交流線路濾波器
- Bulletin 2090 與 1394 外部分流模組



如欲取得更多有關配件的資訊，請參閱運動控制器配件技術資料，版本編號 [GMC-TD004](#)。

確認系統組合與配件項目

每份出版物皆著重於一同服驅動器系列，並提供典型系統所需的伺服驅動器配件型號。當中包含表格及範例，列出系統所需的必要馬達／致動器電纜、介面電纜與接頭配件組。以及效能規格表與轉矩／速度曲線（旋轉運動）及力量／速度曲線（線性運動），以搭配出最佳伺服驅動器／馬達或伺服驅動器／致動器組合。請使用伺服驅動器系統出版物及運動控制配件出版物來完成您的物料表。

資源	版本編號
Kinetix 5500 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM009
Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM003
Kinetix 300 與 Kinetix 350 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM004
Kinetix 3 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM005
Kinetix 2000 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM006
Kinetix 7000 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM007
Ultra3000 伺服驅動器系統設計指南	GMC-RM008
Kinetix 運動控制配件技術資料	GMC-TD004

其他資源

這些文件包含與洛克威爾自動化產品相關的其他資訊。

資源	說明
Kinetix 旋轉運動規格，版本編號 GMC-TD001	MP 系列 (Bulletin MPL、MPM、MPF、MPS)、Kinetix 6000M (Bulletin MDF)、TL-Series、RDD-Series 與 HPK-Series 旋轉馬達產品規格。
Kinetix 線性運動規格，版本編號 GMC-TD002	Bulletin MPAS 與 MPMA 線性平台、Bulletin MPA、MPAI 與 TLAR 電動滾筒、LDC 系列與 LDL 系列線性馬達產品規格。
Kinetix 伺服驅動器規格，版本編號 GMC-TD003	EtherNet/IP 網路的 Kinetix 整合運動控制、SERCOS 介面的整合運動控制、EtherNet/IP 網路與元件伺服驅動器系列產品規格。
Kinetix 運動控制配件規格，版本編號 GMC-TD004	Bulletin 2090 馬達及介面電纜、低高度接頭配件組、伺服驅動器電源元件與其他伺服驅動器配件項目產品規格。
Kinetix 5500 伺服驅動器系統，版本編號 GMC-RM009	為您的伺服驅動器及馬達/致動器運動控制器系統找出及選擇所需 (特定伺服驅動器) 伺服驅動器模組、電源配件、接頭配件組、馬達電纜與介面電纜型號的系統設計指南。當中包含您運動應用系統的系統效能規格與轉矩/速度曲線 (旋轉運動) 及力量/速度曲線 (線性運動)。
Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM003	
Kinetix 300/350 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM004	
Kinetix 3 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM005	
Kinetix 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM006	
Kinetix 7000 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM007	
Ultra3000 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 GMC-RM008	
Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 安全速度監控伺服驅動器安全參考手冊，版本編號 2094-RM001	
Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 安全扭力切斷伺服驅動器安全參考手冊，版本編號 2094-RM002	有關 Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 伺服驅動器配線、組態設定與故障檢測安全扭力切斷功能的資訊。
Kinetix 安全切斷功能安全參考手冊，版本編號 GMC-RM002	有關 Kinetix 6000 與 Kinetix 7000 伺服驅動器 (附安全切斷功能) 配線與故障檢測的資訊。
電氣雜訊控制系統設計參考手冊，版本編號 GMC-RM001	設計於將電氣雜訊造成的系統故障降至最低的資訊、範例及技術。
EMC 雜訊管理 DVD，版本編號 GMC-SP004	
ControlLogix 產品選型指南，版本編號 1756-SG001	有關尋找適合您應用系統的 ControlLogix 控制器以及產品規格，以協助您設計 ControlLogix 系統並選擇合適元件的資訊。
CompactLogix 產品選型指南，版本編號 1769-SG001	有關尋找適合您應用系統的 CompactLogix 控制器以及產品規格，以協助您設計 CompactLogix 系統並選擇合適元件的資訊。
MicroLogix 系列小型控制器產品選型指南，版本編號 1761-SG001	有關尋找適合您應用系統的 MicroLogix 控制器以及產品規格，以協助您選擇合適元件的資訊。
Micro800 系列小型控制器產品選型指南，版本編號 2080-SG001	有關尋找適合您應用系統的 Micro800 控制器以及產品規格，以協助您選擇合適元件的資訊。
整合式架構建議文獻手冊，版本編號 IASIMP-RM001	本文件提供整合式架構產品的技術文件清單。這些清單並非全部，但包含了相關產品最常使用的出版物。
工業用乙太網路媒體手冊，版本編號 1585-BR001	有關尋找適合您應用系統的 Bulletin 1585 乙太網路電纜以及產品規格，以協助您選擇合適元件的資訊。
運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 下載：請至 http://www.ab.com/motion/software/analyzer.html	可針對 Kinetix 運動控制器系統進行分析、優化、選擇及確認的全面性運動應用系統量測工具。
洛克威爾自動化組態與產品選型工具，網站 http://www.ab.com	線上產品選型與系統組態工具，包含 AutoCad (DXF) 繪圖。

您可以至以下網址檢視或下載出版品：<http://www.rockwellautomation.com/literature/>。如欲訂購技術說明文件之紙本，請聯繫您當地的 Allen-Bradley 經銷商或 Rockwell Automation 業務代表。

備註：

旋轉伺服馬達

旋轉馬達（除了 TL 系列）為合乎 UL 與 CSA 標準的 UL 認可元件。CE 標示有各種可用規定。請參閱 <http://www.ab.com> 取得更多資訊。

Kinetix VP 伺服馬達

馬達功能	Kinetix VP (Bulletin VPL) 低慣性馬達	Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品級馬達	Kinetix VP (Bulletin VPS) 不銹鋼馬達
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 專為符合 Kinetix 5500 變頻器額定值，讓系統大小最佳化而開發 單一電纜技術 高扭矩尺寸比 低轉子慣量 	<ul style="list-style-type: none"> 可設定繞組選項、制動與編碼器回授等 專為符合 Kinetix 5500 變頻器額定值，使系統大小最佳化而開發 單一電纜技術 低轉子慣量 	<ul style="list-style-type: none"> 專門針對消毒環境設計，用於高壓、高腐蝕性清潔應用 單一電纜技術 低轉子慣量
功能	<ul style="list-style-type: none"> 200 與 400V 級繞組 高能量稀土磁鐵 軸端螺紋孔 SpeedTec DIN 接頭，旋轉 325° 標準 IEC 72-1 安裝尺寸 	<ul style="list-style-type: none"> 食品級環氧塗層 200 與 400V 級繞組 高能量稀土磁鐵 軸端螺紋孔 SpeedTec DIN 接頭，旋轉 315° 標準 IEC 72-1 安裝尺寸 	<ul style="list-style-type: none"> 平滑鈍化 300 系列不銹鋼圓柱型外觀 符合 NSF/ANSI 標準 169 400V 級繞組 軸端螺紋孔 電纜從馬達延伸 5m (16.4ft) 以保護接頭 標準 IEC 72-1 安裝尺寸
馬達類型	無刷式交流同步伺服馬達	無刷式交流同步伺服馬達	無刷式交流同步伺服馬達
環境額定值	<ul style="list-style-type: none"> IP50 最低，無軸封（標準配備） IP66 搭配選配軸封及使用環境密封電纜接頭。 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 搭配軸封（標準配備）及使用環境密封電纜接頭。 軸封上為食品級潤滑油 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 搭配軸封（標準配備）及使用環境密封電纜接頭。 1200 psi 馬達清潔的 IP69K
連續制動扭矩	0.46...33 N·m (4...292 lb·in)	0.93...19 N·m (8...172 lb·in)	8.1 與 21.0 N·m (72 與 186 lb·in)
峰值制動扭矩	1.33...79 N·m (12...702 lb·in)	2.69...49 N·m (24...430 lb·in)	27.1 與 67.8 N·m (240 與 600 lb·in)
額定轉速	達 8000 rpm	達 8000 rpm	3000 rpm
馬達額定輸出	0.19...5.55 kW (0.25...7.44 Hp)	0.34...4.18 kW (0.46...5.60 Hp)	1.4 與 3.3 kW (1.9 與 4.4 Hp)
回授訊息功能選項	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉，高解析度絕對位置 單迴轉，高解析度絕對位置 	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉，高解析度絕對位置 單迴轉，高解析度絕對位置 	多迴轉，高解析度絕對位置
馬達選項	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組 無鑰匙軸（限制框架尺寸） 	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組 正壓配件組 	<ul style="list-style-type: none"> 軸封配件組與吊環 正壓配件組
相容伺服驅動器	Kinetix 5500	Kinetix 5500	Kinetix 5500
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> 包裝 轉換 物料搬運處理 電子組件 自動化 金屬成形 	<ul style="list-style-type: none"> 食品包裝 容量裝填 成形、裝填、密封 食品處理 建議使用 Kinetix VP 不銹鋼馬達處理肉類和家禽 	<ul style="list-style-type: none"> 肉類和家禽 食品切片及裝填 生食處理 加工 生命科學 消費性產品

Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統

馬達功能	MDF-SB1003P	MDF-SB1153H	MDF-SB1304F
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 結合可靠的高效能 MP 系列伺服馬達與 Kinetix 6000 伺服驅動器 相容於 400V 級 Kinetix 6000 與 Kinetix 6200 變頻器系統 整合了 SIL2/PLd 安全扭力切斷功能 馬達固定凸緣與轉軸尺寸與 MP 系列馬達相同 低轉子慣量 		
功能	<ul style="list-style-type: none"> 使單一 2094 電源軌上可多達 4 個 Kinetix 6000M IPIM 模組。 使單一 IPIM 模組最多可連接 16 個 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM) 單元 符合 USDA 的食品級塗料 可旋轉 180° 的混合電纜接頭 		
馬達類型	無刷式交流同步伺服馬達		
環境評比	<ul style="list-style-type: none"> IP66 搭配軸封 (標準) 及使用環境密封電纜接頭。 軸封上為食品級潤滑油 		
數位輸入	每個 IDM 單元均含以下數位輸入： <ul style="list-style-type: none"> 原點，超行程 ± 高速登錄 (2/ 軸) IPIM 模組包含啟用數位輸入 (適用所有連接至 IPIM 模組的 IDM 單元)		
連續扭矩	3.0 (26.5)	4.8 (42.5)	7.25 (64.2)
峰值扭矩	10.5 (92.9)	18.5 (164)	21.75 (192)
速度	3000 rpm	3500 rpm	5000 rpm
馬達額定輸出	1.10 kW (無制動) 1.02 kW (制動)	1.15 kW (無制動) 1.0 kW (制動)	1.39 kW (無制動) 1.24 kW (制動)
回授選項	多迴轉高解析度絕對位置編碼器		
馬達選項	<ul style="list-style-type: none"> 維持制動 軸封配件組 正壓配件組 		
相容伺服驅動器	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6200 (400V 級) 伺服驅動器 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器 		
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> 食品包裝 容量裝填 成形、裝填、密封 食品處理 建議使用 MP 系列不銹鋼馬達處理肉類和家禽 		

MP 系列伺服馬達

馬達功能	MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達	MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達	MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級馬達	MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 高扭矩尺寸比 智慧型馬達技術 低轉子慣量 	<ul style="list-style-type: none"> 高扭矩尺寸比 智慧型馬達技術 中轉子慣量 易於從 I326AB 馬達轉移 	<ul style="list-style-type: none"> 可設定繞組選項、制動與編碼器回授等 低轉子慣量 	<ul style="list-style-type: none"> 專門針對消毒環境設計，用於高壓、高腐蝕性清潔應用 低轉子慣量
功能	<ul style="list-style-type: none"> 230V 與 460V 繞組 高能量稀土磁鐵 軸端螺紋孔 DIN 接頭，旋轉 180° 標準 IEC 72-1 安裝尺寸 	<ul style="list-style-type: none"> 230V 與 460V 繞組 多重繞組速度選項 高能量稀土磁鐵 軸端螺紋孔 SpeedTec 就緒 DIN 接頭，旋轉 180° 標準 IEC 72-1 安裝尺寸 	<ul style="list-style-type: none"> 食品級環氧塗層 230V 與 460V 繞組 軸端螺紋孔 SpeedTec 就緒 DIN 接頭，旋轉 180° 標準 IEC 72-1 安裝尺寸 	<ul style="list-style-type: none"> 平滑鈍化 300 系列不銹鋼圓柱型外觀 獲 NSF/ANSI 標準 169 認證及列名 230V 與 460V 繞組 軸端螺紋孔 延長電纜，3m (9.8ft) 標準 IEC 72-1 安裝尺寸
馬達類型	無刷式交流同步伺服馬達			
環境額定值	<ul style="list-style-type: none"> IP50 最低，無軸封（標準配備） IP66 搭配選配軸封及使用環境密封電纜接頭。 	<ul style="list-style-type: none"> IP50 最低，無軸封（標準配備） IP67 搭配選配軸封及使用環境密封電纜接頭。 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 搭配軸封（標準配備）及使用環境密封電纜接頭。 軸封上為食品級潤滑油 	<ul style="list-style-type: none"> IP66/IP67 搭配軸封（標準配備）及使用環境密封電纜接頭。 1200 psi 馬達清潔的 IP69K
連續扭矩	0.26...163 N·m (2.3...1440 lb·in)	2.18...62.8 N·m (19.3...556 lb·in)	1.6...19.4 N·m (14...172 lb·in)	3.6...21.5 N·m (32...190 lb·in)
峰值扭矩	0.74...278 N·m (6.6...2460 lb·in)	6.6...154.2 N·m (58...1365 lb·in)	3.61...48.6 N·m (32...430 lb·in)	11.1...98 N·m (67.8...600 lb·in)
速度	達 8000 rpm	達 7000 rpm	達 5000 rpm	3000 及 5000 rpm
馬達額定輸出	0.16...18.6 kW	0.75...7.50 kW	0.73...4.1 kW	1.3...3.5 kW
回授訊息功能選項	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉，高解析度絕對位置 單迴轉，高解析度絕對位置 	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉，高解析度絕對位置 單迴轉，高解析度絕對位置 分析器 	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉，高解析度絕對位置 單迴轉，高解析度絕對位置 	
馬達選項	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組 無鑰匙軸（限制框架尺寸） 	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組 正壓配件組 	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組 正壓配件組 	<ul style="list-style-type: none"> 24V DC 制動 軸封配件組與吊環 正壓配件組
相容伺服驅動器 (1) (2)	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6200/Kinetix 6500 Kinetix 6000 Kinetix 7000 Kinetix 300/350 Kinetix 2000 Ultra3000 PowerFlex® 755 		<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6200/Kinetix 6500 Kinetix 6000 Kinetix 300/350 Kinetix 2000 Ultra3000 	
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> 包裝 轉換 物料搬運處理 電子組件 自動化 金屬成形 	<ul style="list-style-type: none"> 印刷 捲筒紙處理 轉換 自動化 金屬成形 	<ul style="list-style-type: none"> 食品包裝 容量裝填 成形、裝填、密封 食品處理 建議使用 MP 系列不銹鋼馬達處理肉類和家禽 	<ul style="list-style-type: none"> 肉類和家禽 食品切片及裝填 生食處理 加工 生命科學 消費性產品

(1) 如欲取得 Kinetix 2000 與 Ultra3000 伺服驅動器規格，請參閱第 19 頁，其他資源，取得適用的技術資料與設計指南出版物。

(2) 如欲取得 PowerFlex 755 變頻器規格，請參閱 PowerFlex 低壓變頻器產品選型指南，版本編號 PFLEX-SG002。

(3) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。MP 系列（200V 級）馬達需有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。

RDD 系列直接驅動伺服馬達

馬達功能	RDD 系列馬達
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> • 智慧型馬達技術 • 負載直接耦合 • 無軸承組態
功能	<ul style="list-style-type: none"> • 460V 繞組 • 多重繞組速度選項 • SpeedTec 就緒 DIN 接頭，旋轉 180° • 標準 IEC 72-1 安裝尺寸
馬達類型	直接驅動旋轉伺服馬達
環境評比	IP65 搭配環境密封電纜接頭的使用
連續扭矩	32.7...426 N·m (289...3770 lb·in)
峰值扭矩	86.5...1050 N·m (766...9293 lb·in)
速度	基礎速度介於 177...1836 rpm
馬達額定輸出	1.97...8.69 kW
回授訊息功能選項	<ul style="list-style-type: none"> • 多迴轉，高解析度 Heidenhain EnDat 2.2 • 單迴轉，高解析度 Heidenhain EnDat 2.2
馬達選項	N/A
相容伺服驅動器 ^{(1) (2)}	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6200/6500 • Kinetix 6000 • Kinetix 7000 • PowerFlex 755
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> • 用於替換機械減速齒輪（齒輪箱、皮帶、滑輪） • 狹小空間限制 • 要求高功率及高效能的軸

(1) 如欲取得 Kinetix 7000 伺服驅動器規格，請參閱第 19 頁，其他資源，取得適用的技術資料與設計指南出版物。

(2) 如欲取得 PowerFlex 755 變頻器規格，請參閱 PowerFlex 低壓變頻器產品選型指南，版本編號 PFLX-SG002。

TL 系列低慣性伺服馬達

馬達功能	TL 系列 (Bulletin TL 及 TLY) 馬達
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> • 尺寸精巧、高扭矩密度 • 公制及 NEMA 框架尺寸 • 智慧型馬達技術 • 低轉子慣量
功能	<ul style="list-style-type: none"> • 230V 繞組 • 高能量（稀土）磁鐵 • 延長電纜，1 m (3.2 ft) • 17 位元序列通訊
馬達類型	無刷式交流同步伺服馬達
環境評比	IP65 搭配選配軸封
連續扭矩	0.086...5.42 N·m (0.76...48 lb·in)
峰值扭矩	0.22...13 N·m (1.94...115 lb·in)
速度	4500、5000 與 6000 rpm
馬達額定輸出	0.037...2.0 kW
回授訊息功能選項	<ul style="list-style-type: none"> • 多迴轉，（電池式）高解析度絕對位置 • 增量（2000 次）
馬達選項	<ul style="list-style-type: none"> • 24V DC 制動 • 軸封配件組
相容伺服驅動器 ⁽¹⁾	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6000 (Bulletin TLY) • Kinetix 300/350 (Bulletin TLY) • Kinetix 3 (Bulletin TL and TLY) • Kinetix 2000 (Bulletin TLY) • Ultra3000 (Bulletin TLY)
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> • 機器人 (ROBOTICS) • 物料搬運處理 • XY 滑台 • 特殊機器 • 半導體製造 • 醫療 / 實驗設備 • 輕型包裝機器 • 辦公室機器

(1) 如欲取得 Kinetix 2000 與 Ultra3000 伺服驅動器規格，請參閱第 19 頁，其他資源，取得適用的技術資料與設計指南出版物。

線性伺服馬達

線性馬達為合乎 UL 與 CSA 標準的 UL 認可元件。CE 標示有各種可用規定。請參閱 <http://www.ab.com> 取得更多資訊。

LDC 系列與 LDL 系列線性伺服馬達

線性馬達功能	LDC 系列線性伺服馬達	LDL 系列線性伺服馬達
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> • 推力與成本比例高，為成本較低廉的解決方案 • 頓轉扭矩 < 連續力的 5% • 使用 230/400 與 460V AC 電源 	<ul style="list-style-type: none"> • 平順運動的非頓轉技術 • 線圈與磁鐵通道間無磁吸力能使用較小、較便宜的線性軸承 • 磁性感應應用系統中不必使用外部磁場加以屏蔽 • 使用 230V AC 電源
功能	<ul style="list-style-type: none"> • 速度能達 10 m/s (32.8 ft/s) 以增加機器產能 • 直接驅動技術可帶來極度伺服反應 • 無耗損零件，維護和替換需求較少，提升機器產能 • 標準 MP 系列馬達功率和回授接頭可輕鬆結合 Allen-Bradley 延伸軟電纜 	
馬達類型	鐵芯線圈與磁軌	無鐵線圈與磁鐵通道
環境評比	符合 IP65 及 RoHS	
連續力	74...2882 N (17...648 lb)	63...596 N (14...134 lb)
峰力	188...5246 N (42...1179 lb)	209...1977 N (47...444 lb)
峰值速度	10 m/s (32.8 ft/s)	10 m/s (32.8 ft/s)
頓轉扭矩	< 連續力的 5%	零
可現場安裝配件	<ul style="list-style-type: none"> • 冷卻板 • 隔板接頭配件組 • 編碼器接頭配件組 • 連接線圈的霍爾感測器 • 懸垂未用線圈的霍爾感測器 	<ul style="list-style-type: none"> • 隔板接頭配件組 • 編碼器接頭配件組 • 連接線圈的霍爾感測器 • 懸垂未用線圈的霍爾感測器
相容伺服驅動器 ⁽¹⁾	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6200/6500 • Kinetix 6000 • Kinetix 300 • Kinetix 3 • Kinetix 2000 • Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> • Kinetix 6000 • Kinetix 300 • Kinetix 3 • Kinetix 2000 • Ultra3000
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> • 成形裝填及密封包裝機器 • 大型起重架 (檢驗包裝、刻劃及裝盤) • 物料處理 (托盤搬運機、平板玻璃) • 電漿、雷射水刀切割機器 • 機械工具 • 懸垂式切割機器 • 座標測量機器 • 大型路由器 • 大型印刷機 (梯軸) 	<ul style="list-style-type: none"> • 晶片切割、處理及標記 • 電腦直接製版印刷機器 • 大型印刷 (印刷頭軸) • 太陽能及平板刻劃 (刻劃頭軸) • 需要極度平滑/連續速度的軸

(1) 如欲取得 Kinetix 2000 與 Ultra3000 伺服驅動器規格，請參閱第 19 頁，其他資源，取得適用的技術資料與設計指南出版物。

線性致動器

致動器為合乎 UL 與 CSA 標準的 UL 認可元件並有 CE 標記代表符合所有適用規定。請參閱 <http://www.ab.com> 取得更多資訊。

整合式線性致動器

致動器功能	MP 系列 (Bulletin MPAS) 整合式線性平台	MP 系列 (Bulletin MPMA) 整合式多軸線性平台	LDAT 系列 整合式線性推進器
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 堅固的線性平台與整合式直接驅動線性馬達或滾珠螺絲搭配 MP 系列伺服馬達 有三種框架尺寸 (基座寬度) 可供選擇, 以符合多種一般自動化系統的負載要求 智慧型馬達技術 (滾珠螺絲) 極高線性速度 (直接驅動) 	<ul style="list-style-type: none"> 30 弧秒箱外組態校準 現場可更換快拆電纜, 維修輕鬆 籠式球形線性導軌可維持更久的潤滑效果, 延長軸承壽命, 並降低噪音 滾珠螺絲軸上有絕對編碼器, 直接驅動線性馬達軸上有增量編碼器 MP 系列馬達功率及回授接頭可連接 Allen-Bradley 延伸電纜與伺服驅動器 出入口可輕鬆潤滑 	<p>內建線性導引之精密、高速、鐵核心的線性致動器。作為一套預製的解決方案, 整合式線性推進器有助於:</p> <ul style="list-style-type: none"> 減少製造、設計與記錄的時間 降低建立自訂解決方案所需的機制與元件數 減少把軸安裝至機器中的時間 因直接驅動技術搭載單一線性導軌、單一磨耗零件、籠式球形線性軸承並消除從旋轉運動轉換成線性運動所產生的元件磨耗, 故能增加可靠性
功能	<ul style="list-style-type: none"> 200/230V 與 400/460V 操作 (直接驅動 150 mm 框架大小僅有 230V 操作) 高能量 (稀土) 磁鐵 重載接頭 操作無限制及原位交換 托架及底座固定器的設計能堆疊 200 mm 及 250 mm 之框架尺寸 標準 MP 系列馬達功率與回授接頭 選配的空氣清淨配件組可進一步防止外來物質 		<ul style="list-style-type: none"> 整合式線性軸承可承載負載物而無需安裝與校對外部軸承 良好的條狀蓋板可增加在嚴峻環境下的軸承保護能力 有多種安裝面與安裝法可簡化機器的安裝 可直接與需移動的元件耦合
致動器類型	<ul style="list-style-type: none"> 直接驅動線性平台 滾珠螺絲驅動線性平台 		<ul style="list-style-type: none"> 直接驅動線性平台推進器 框架尺寸 30、50、75、100 與 150 mm
環境評比	獨特、使用壽命長的條狀密封系統提供 IP30 環境額定值, 避免直徑大於 2.5 mm (0.1 in.) 的碎屑進入線性平台		IP30 (可選用條狀蓋板)
連續力	83...521 N (19...117 lb)		81...1997 N (18...449 lb)
峰力	312...1212 N (70...273 lb)		168...5469 N (38...1229 lb)
峰值速度	200...5000 mm/s (7.9...196.9 in/s)		最多 5 m/s (16 ft/s), 而加速度為 49 m/s ² (160 ft/s ²) 標準
衝程長度 ⁽¹⁾	120...1940 mm (4.7...76.4 in.)		100...900 mm (4.0...35.0 in.)
回授訊息功能選項	<ul style="list-style-type: none"> 多迴轉, 高解析度絕對位置 (滾珠螺絲) 5 微米解析度增量磁性線性編碼器 (直接驅動) 		<ul style="list-style-type: none"> 增量式, 磁縮放, 解析度 5 μm 絕對式, 磁縮放, Hiperface, 僅相容 Kinetix 300 伺服驅動器
可現場安裝配件	<ul style="list-style-type: none"> 電纜槽模組更換配件組 條狀密封更換配件組 頂蓋 側蓋 耦合 T 形螺母更換配件組 (一包 10 個) 定趾器更換配件組 (一包 10 個) 潤滑油槍配件組 潤滑油更換匣 	<ul style="list-style-type: none"> 電纜槽模組更換配件組 條狀密封更換配件組 頂蓋配件組 (僅限 Y 軸或 Z 軸) 側蓋配件組 耦合配件組 (僅限 Y 軸或 Z 軸) T 形螺母配件組 (一包 10 個) T 形螺母桿配件組 潤滑油槍配件組 潤滑油更換匣 旋轉伺服馬達 (僅限 Y 軸或 Z 軸) 	<p>安裝連接:</p> <ul style="list-style-type: none"> 腳座固定 U 形夾 (公頭) 凸緣 U 形夾 (母頭) 旋轉凸緣 <p>滑蓋式連接:</p> <ul style="list-style-type: none"> 桿柱 - 環形桿套件 桿柱 - U 形夾桿套件 桿柱 - 耦合套件 橫置式承載固定托架 配重套件
相容伺服驅動器 ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (限滾珠螺絲)⁽³⁾ Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (滾珠螺絲與直接驅動) Kinetix 350 (限滾珠螺絲) Kinetix 3 (限直接驅動) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500 (限滾珠螺絲)⁽³⁾ Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 (滾珠螺絲與直接驅動) Kinetix 350 (限滾珠螺絲) Kinetix 2000 Ultra3000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6000 與 Kinetix 6200/6500 Kinetix 300 Kinetix 3 Kinetix 2000 Ultra3000
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> 電子組件 檢驗包裝機 機器人 檢視 標籤 塗料 微陣列 	<ul style="list-style-type: none"> 物料搬運處理 檢驗包裝機 塗料 掃描 輪廓描繪 連續色調 懸垂式仿形切割 	目前採用自訂設計之皮帶致動器或將旋轉運動轉換為線性的連結裝置, 包括紙板包裝機、堆疊機、裝箱機、紙箱與紙板成形機、進出供料機、分流器、射出器、澆鑄閘、與橫置式輸送帶等。

(1) 適用於 Bulletin MPAS 線性平台。非所有 Bulletin MPAS 衝程長度 (行進) 皆能搭配 Bulletin MPMA 多軸線性平台使用。

(2) 如欲取得 Kinetix 2000 與 Ultra3000 伺服驅動器規格, 請參閱第 19 頁, 其他資源, 取得適用的技術資料與設計指南出版物。

(3) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新版) 轉換器套件。

MP 系列及 TL 系列電動圓筒型

致動器功能	TL 系列 (Bulletin TLAR) 電動滾筒	MP 系列 (Bulletin MPAR) 電動滾筒	MP 系列 (Bulletin MPAP) 重載電動滾筒
主要特色	最新設計特色包括滾珠螺絲構造，由 TL 系列 (Bulletin TLY) 伺服馬達驅動	最新設計特色包括滾珠螺絲構造，由 MP 系列 (Bulletin MPL) 伺服馬達驅動	<ul style="list-style-type: none"> 最新設計特色包括滾珠螺絲及滾軸螺絲構造，由 MP 系列 (Bulletin MPL) 伺服馬達驅動 前凸緣固定型、前耳軸固定型及後端 U 形夾固定型滾筒 食品級 (塗料) 選項與環氧塗層及防腐蝕不銹鋼固定扣與配件
功能	<ul style="list-style-type: none"> 完全組裝和已可安裝的滾筒可有效減少機械設計工程、配線和測試時間 智慧型馬達技術 極高線性速度 		
	<ul style="list-style-type: none"> 200/230V 操作 絕對、高解析度回授訊息功能選項符合 TL 系列 (Bulletin TLY) 伺服馬達 標準 TL 系列馬達功率與回授接頭 	<ul style="list-style-type: none"> 200/230V 及 400/460V 操作 絕對、高解析度回授訊息功能選項符合 MP 系列伺服馬達 標準 MP 系列馬達功率與回授接頭 	
	<ul style="list-style-type: none"> 適合 100% 工作週期，且在致動器操作壽命期間可重複使用、可重製 絕對回授可讓操作無限制及原位交換 無須使用管線、閥門、空氣或燃油 		
致動器類型	滾珠螺絲驅動電動滾筒		滾珠螺絲與滾軸螺絲電動滾筒
環境評比	IP40 (完整裝置) 包含桿接頭密封及通氣孔連接埠	<ul style="list-style-type: none"> IP40 (完整裝置) 包含桿接頭密封及通氣孔連接埠 電子元件的 IP66 與環境密封接頭 (Bulletin 2090) 電纜接頭的使用 	IP66 與 IP67 與環境密封接頭 (Bulletin 2090) 電纜接頭的使用
連續失速力	240...2000 N (54...450 lb)		706...13,122 N (159...2950 lb)
最大進給力	300...2500 N (67...562 lb)		1446...14,679 N (325...3300 lb)
峰值速度	0.15...1.0 m/s (5.9...39.4 in/s)		176...610 mm/s (6.9...24.0 in/s)
衝程長度 ⁽¹⁾	100...800 mm (4.0...32.0 in.)		076、150、300、450 mm (3.0、6.0、12.0、18.0 in.)
選配裝備	24V DC 制動閘		24V DC 制動閘
可現場安裝配件	<ul style="list-style-type: none"> 腳座固定 凸緣固定 前耳軸固定配件組 前耳軸支撐 固定附件 (U 形夾腳座、直角 U 形夾腳座) 活塞連桿附件 (環頭拉桿、U 形夾桿、耦合桿、耦合件) 導桿 		<ul style="list-style-type: none"> 固定管道板 前端凸緣固定 後端 U 形夾固定 桿接頭附件 (環頭拉桿、U 形夾桿) 防旋轉選項
相容伺服驅動器 ⁽²⁾	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 300/350 Kinetix 3 Kinetix 2000 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 5500⁽³⁾ Kinetix 6200/6500 Kinetix 6000 Kinetix 300/350 Kinetix 2000 Ultra3000 	
一般應用	<ul style="list-style-type: none"> 物料處理 (裝載、卸載、起降、檢驗包裝、分流器、傳送、起重架) 容量裝填及流程控制 (捲筒紙、閘、噴嘴、貨車及大門定位) 製造 (機器托架及切割工具、作品校準之調整) 		
		<ul style="list-style-type: none"> 推、拉、彈出、施壓或夾緊零件 包裝 (消費性產品、汽車、醫療) 電子組件 插入系統 檢驗及測試設備 	

(1) 非所有衝程長度 (行進) 皆能搭配所有框架尺寸。

(2) 如欲取得 Kinetix 2000 與 Ultra3000 伺服驅動器規格，請參閱第 19 頁，其他資源，取得適用的技術資料與設計指南出版物。

(3) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 電動滾筒有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

伺服驅動器

伺服驅動器符合 CE 規則且獲 UL 列名符合美國及加拿大安全標準。請參閱 <http://www.ab.com> 取得更多資訊。

EtherNet/IP 網路伺服驅動器上的整合運動控制

伺服驅動器功能	Kinetix 5500	Kinetix 6500	Kinetix 350
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 以更小的體積提供高效的功能並改善功率密度 包含電源、回授與附 Speedtec 接頭的制動導管之單一馬達電纜 數位回授裝置提供控制電路即時馬達效能資料 運轉伺服與感應馬達的能力 	<ul style="list-style-type: none"> 多軸 共用匯流排 模組設計 	<ul style="list-style-type: none"> 單一軸，整合運動控制，針對低軸計數進行改善 支援完整的運動指令集 120V 輸入機種以全速驅動 240V 馬達（型號 2097-V31PRx） 240V，含整合式交流線性濾波器的單相輸入模組（型號 2097-V32PRx） 自動更換裝置（ADR）記憶體模組
	<ul style="list-style-type: none"> EtherNet/IP 網路的整合運動控制 EtherNet/IP 網路的整合安全性 	EtherNet/IP 網路的整合運動控制	
	<ul style="list-style-type: none"> 安全扭力切斷控制（STO），經 TÜV 認證 2198-Hxxx-ERS：實體配線的 STO，Pld、Cat 3；SIL CL2 2198-Hxxx-ERS2：整合式 STO，Ple，Cat 3；SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> 安全速度監控 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 Ple，第 4 類；SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 Pld，第 3 類；SIL CL2
伺服驅動器組態	<ul style="list-style-type: none"> 單一軸操作使成本更低、更簡化 多軸匯流排共用組態 	Bulletin 2094 電源軌上的 1...8 軸	單軸
輸入電壓	195...264V AC，單相 195...264V AC，三相 324...528V AC，三相	324...528V AC，三相（400V 級）	<ul style="list-style-type: none"> 120/240V AC，單相 240V AC，單相 480V AC，單相
共用匯流排追隨器輸入電壓	276...747V DC	458...747V DC（400V 級）	N/A
連續輸出功率（變流器）	0.2...1.0 kW（195...264V，單相輸入） 0.3...7.2 kW（195...264V，三相輸入） 0.6...14.6 kW（324...528V，三相輸入）	1.8...22 kW（400V 級）	0.4...1.7 kW（單相輸入） 0.5...3.0 kW（單相或三相輸入） 1.0...3.0 kW（三相輸入）
連續輸出電流（變流器）	1.0...23.0 A rms	2.8...34.6 A rms（400V 級）	2.0...12.0 A rms
伺服驅動器數位輸入	<ul style="list-style-type: none"> Home/Registration1（雙功能） 高速登錄（1） 	<ul style="list-style-type: none"> 啟用、歸位、超程 ± 高速登錄（2/軸） 	<ul style="list-style-type: none"> 啟用、歸位、超程 ± 高速登錄（1）
伺服驅動器數位輸出	馬達制動繼電器輸出（附抑制）		
程式編輯	Logix Designer 應用程式	RSLogix 5000 軟體	
	21.00.00 版本或更新版本	18.00.00 版本或更新版本	20.00 版本或更新版本
Logix5000 模組相容性	梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖		
Logix5000 模組相容性	<ul style="list-style-type: none"> 搭載 ControlLogix 或 GuardLogix 控制器的 1756-EN2T、1756-EN2TR、1756-EN3TR EtherNet/IP 模組 CompactLogix 5370 控制器 		
I/O 控制	EtherNet/IP		
回授訊息	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對、多迴轉及單迴轉位置編碼器回授 支援 2198-H2DCK 轉換器套件的 Hiperface 編碼器 	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對多迴轉及單迴轉位置編碼器 增量編碼器 EnDat 2.1 與 2.2 編碼器 	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對多迴轉及單迴轉位置編碼器 增量編碼器
	搭載 Bulletin 842E-CM 編碼器的回授專用軸	回授專用輔助軸	主要齒輪傳動模式的輔助軸
旋轉馬達相容性	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix VP（Bulletin VPL/VPF/VPS） MP 系列（Bulletin MPL/MPM/MPF/MPs）⁽¹⁾ 	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列（Bulletin MPL/MPM/MPF/MPs） MP 系列 RDD 系列直接驅動（Bulletin RDB） 	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列（Bulletin MPL/MPM/MPF/MPs） TL 系列（Bulletin TLY）
線性馬達相容性	N/A	LDC 系列鐵芯	N/A
線性致動器相容性	<ul style="list-style-type: none"> LDAT-Sxxxxx-yDx 整合線性推進器⁽¹⁾ MP 系列電動滾筒（Bulletin MPA/MPAI）⁽¹⁾ MP 系列線性馬達平台⁽¹⁾（限 Bulletin MPAS 與 MPMA 滾珠螺桿） 	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列線性馬達平台（Bulletin MPAS/MPMA） LDAT-Sxxxxx-yBx 整合線性推進器 MP 系列電動滾筒（Bulletin MPA/MPAI） 	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列電動滾筒（Bulletin MPA/MPAI） TL 系列電動滾筒（Bulletin TLAR） MP 系列線性馬達平台（限 Bulletin MPAS 與 MPMA 滾珠螺桿）
配件相容性	<ul style="list-style-type: none"> 2198 電容器模組 2198 交流（EMC）線路濾波器 2198 共用匯流排接頭套件 2097 分流電阻 	<ul style="list-style-type: none"> 2094 線路界面模組（LIM） 2090 電阻制動模組（RBM） 1394 外部被動分流 	<ul style="list-style-type: none"> 2097 I/O 端子台擴充模組 2097 記憶體模組程式設計工具 2097 交流（EMC）線路濾波器 2097 分流電阻

(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列與 MP 系列（200V 級）馬達與致動器需有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。

序列即時通訊系統介面伺服驅動器上的整合運動控制

伺服驅動器功能	Kinetix 6200	Kinetix 6000	Kinetix 6000M (IDM 系統)
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 多軸 共用匯流排 模組設計 	<ul style="list-style-type: none"> 多軸 共用匯流排 加強峰值效能 	<ul style="list-style-type: none"> 內建伺服驅動器馬達技術 多軸 共用匯流排
	序列即時通訊系統介面上的整合運動控制		
	<ul style="list-style-type: none"> 安全速度監控 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 PLe, 第 4 類; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 PLe, 第 3 類; SIL CL3 	<ul style="list-style-type: none"> 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 PLd, 第 3 類; SIL CL2
伺服驅動器組態	Bulletin 2094 電源軌上的 1...8 軸		<ul style="list-style-type: none"> 1...4 個 IPIM 模組 /2094 電源軌 每個 IPIM 模組有 1...16 個 IDM 單元
輸入電壓	324...528V AC, 三相 (400V 級)	195...265V AC, 三相 (200V 級) 324...528V AC, 三相 (400V 級)	324...528V AC, 三相 (400V 級)
共用匯流排追隨器輸入電壓	458...747V DC (400V 級)	275...375V DC (200V 級) 458...747V DC (400V 級)	458...747V DC (400V 級)
連續輸出功率 (變流器)	1.8...22 kW (400V 級)	1.2...11 kW (200V 級) 1.8...22 kW (400V 級)	1.0...1.4 kW (400V 級)
連續輸出電流 (變流器)	2.8...34.6 Arms (400V 級)	3.7...34.6 Arms (200V 級) 2.8...34.6 Arms (400V 級)	N/A
伺服驅動器數位輸入	<ul style="list-style-type: none"> 啟用、歸位、超程 ± 高速登錄 (2/ 軸) 		每個 IDM 單元均含以下數位輸入： <ul style="list-style-type: none"> 原點，超行程 ± 高速登錄 (2/ 軸) IPIM 模組包含啟用數位輸入
伺服驅動器數位輸出	馬達制動繼電器輸出 (附抑制)		N/A
DPI 接頭	N/A	DriveExplorer 軟體或 DPI HIM 模組	N/A
程式編輯	RSLogix 5000 軟體		
	17.00.00 版本或更新版本	11.00.00 版本或更新版本	20.01 版本或更新版本
	梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖		
Logix5000 模組相容性	1756-M03SE、1756-M08SE、1756-M16SE 1768-M04SE		
I/O 控制	光纖序列即時通訊系統		光纖序列即時通訊系統 (IPIM 的控制器)
回授訊息	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對多迴轉及單迴轉位置編碼器 增量編碼器 EnDat 2.1 與 2.2 編碼器 	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對多迴轉及單迴轉位置編碼器 增量編碼器 EnDat 2.1 與 2.2 編碼器含 2090-K6CK-KENDAT 模組支援分析器 	高解析度絕對多迴轉編碼器
	回授專用輔助軸		N/A
旋轉馬達相容性	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000M IDM 系統 MP 系列 (Bulletin MPL/MPM) MP 系列 (Bulletin MPF/MPS) MP 系列 RDD 系列直接驅動 (Bulletin RDB) 	<ul style="list-style-type: none"> Kinetix 6000M IDM 系統 MP 系列 (Bulletin MPL/MPM) MP 系列 (Bulletin MPF/MPS) RDD 系列直接驅動 (Bulletin RDB) (1) TL 系列 (Bulletin TLY-Axxxx-H) 	Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM 單元)
線性馬達相容性	LDC 系列鐵芯	<ul style="list-style-type: none"> LDC 系列鐵芯 LDL 系列無鐵 	N/A
線性致動器相容性	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列線性平台 (Bulletin MPAS) LDAT-Sxxxxxx-xBx 整合線性推進器 MP 系列多軸線性平台 (Bulletin MPMA) MP 系列電動滾筒 (Bulletin MPA 與 MPAL) 	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列 (Bulletin MPAS) LDAT-Sxxxxxx-xBx 整合線性推進器 MP 系列 (Bulletin MPMA) MP 系列 (Bulletin MPA 與 MPAL) 	N/A
配件相容性	<ul style="list-style-type: none"> 2094 電源介面模組 (IPIM) 2094 線路界面模組 (LIM) 2090 電阻制動模組 (RBM) 1394 外部被動分流 	<ul style="list-style-type: none"> 2094 電源介面模組 (IPIM) 2094 線路界面模組 (LIM) 2090 電阻制動模組 (RBM) 1394 外部被動分流 	<ul style="list-style-type: none"> 2094 線路界面模組 (LIM) 2090 電阻制動模組 (RBM) 1394 外部被動分流

(1) 需有 2090-K6CK-KENDAT EnDat 回授轉換器套件。

索引與元件伺服驅動器

伺服驅動器功能	Kinetix 300	Kinetix 3
主要特色	<ul style="list-style-type: none"> 低複雜度運動應用系統的單軸解決方案 簡單類比、PIO 或 EtherNet/IP 索引控制的靈活控制架構 	<ul style="list-style-type: none"> 低複雜度運動應用系統的單軸解決方案 (有或無 PLC) 索引、類比、預設速度與脈衝串指令模式 在高達 64 個點上進行索引
	<ul style="list-style-type: none"> 120V 輸入機種以全速驅動 240V 馬達 (型號 2097-V31PRx) 240V, 含整合式交流線性濾波器的單相輸入模組 (型號 2097-V32PRx) 自動更換裝置 (ADR) 記憶體模組 	
	成本低廉的 EtherNet/IP 網路解決方案	Modbus-RTU 或 I/O 控制
	<ul style="list-style-type: none"> 安全扭力切斷控制 經 TÜV 認證 PLd, 第 3 類; SIL CL2 	N/A
伺服驅動器組態	單軸	
輸入電壓	<ul style="list-style-type: none"> 120/240V AC, 單相 240V AC, 單相 480V AC, 單相 	170...264V AC, (230V 標準) 單相或三相
連續輸出功率	0.4...1.7 kW (單相輸入)	50 W...1.50 kW
	0.5...3.0 kW (單相或三相輸入)	
	1.0...3.0 kW (三相輸入)	
連續輸出電流	2.0...12.0 A rms	0.61...9.90 A rms
伺服驅動器數位輸入	<ul style="list-style-type: none"> 啟用、歸位、超程 ± 高速登錄 (1) 八個可設定輸入 	<ul style="list-style-type: none"> 脈衝串及類比輸入 專用緊急停止輸入 十個可設定輸入
伺服驅動器數位輸出	<ul style="list-style-type: none"> 已就緒 四個可設定輸入 	<ul style="list-style-type: none"> 伺服警報 六個可設定輸入
程式編輯	<ul style="list-style-type: none"> 組態及診斷用內建網頁伺服器 RSLogix 5000 軟體, 版本 17.00.00 或更新 (梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖) 	<ul style="list-style-type: none"> 伺服驅動器組態的 Ultraware 軟體 (版本 1.80 或更新) RSLogix 500 軟體 (若使用 Modbus-RTU 控制) 簡單機械整合工作坊軟體 (若使用 Micro800 控制器)
Logix5000 模組/控制器相容性	<ul style="list-style-type: none"> 搭載 1756-ENxT 的 1756-L7x 或 1756-L7xS 搭載內嵌式雙連接埠的 5370 控制器 搭載內嵌式單一連接埠的 1769-L3x 控制器 搭載 1768-ENBT 的 1768-L4x 與 1768-L4xS 控制器 MicroLogix 1100 與 1400 Micro850 	<ul style="list-style-type: none"> MicroLogix 1000、1100、1200、1400、1500 Micro850 Micro830
I/O 控制	EtherNet/IP	數位輸入
回授訊息	<ul style="list-style-type: none"> 高解析度絕對多迴轉及單迴轉位置編碼器 增量編碼器 	N/A
	主要齒輪傳動模式的輔助軸	
旋轉馬達相容性	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列 (Bulletin MPL/MPM/MPF/MP5) TL 系列 (Bulletin TLY) 	TL 系列 (Bulletin TL 及 TLY)
線性馬達相容性	<ul style="list-style-type: none"> LDC 系列鐵芯 LDL 系列無鐵 	<ul style="list-style-type: none"> LDC 系列鐵芯 LDL 系列無鐵
線性致動器相容性	<ul style="list-style-type: none"> MP 系列電動滾筒 (Bulletin MPAR) MP 系列重載電動滾筒 (Bulletin MPAI) TL 系列電動滾筒 (Bulletin TLAR) MP 系列線性馬達平台 (Bulletin MPAS 與 MPMA) LDAT-Sxxxxx-xBx (增量編碼器) 整合線性推進器 LDAT-Sxxxxx-xDx (高解析度、絕對編碼器) 整合線性推進器 	<ul style="list-style-type: none"> TL 系列電動滾筒 (Bulletin TLAR) MP 系列線性平台 (限 Bulletin MPAS 直接驅動) LDAT-Sxxxxx-xBx (增量編碼器) 整合線性推進器
配件相容性	<ul style="list-style-type: none"> 適用 LDAT-Sxxxxx-xDx 線性推進器的 LDAT-CONKIT-DSL 接頭套件 2097 I/O 端子台擴充模組 2097 記憶體模組程式設計工具 2097 交流 (EMC) 線路濾波器 2097 分流電阻 	<ul style="list-style-type: none"> 2071 I/O 分接板 2090 I/O 分接電纜 2071 馬達回授分接板 2090 控制與組態電纜

Kinetix 5500 伺服驅動器



Kinetix 5500 伺服驅動器與 Kinetix VP 伺服馬達提供具成本效益的運動控制解決方案，能以符合伺服驅動器額定值之馬達繞組提供高效能與擴充能力，以改善系統規模。

強化了現有的中階架構產品組合，本運動控制系統是為搭配 ControlLogix 1756-L7x 控制器與 CompactLogix 5370 控制器使用 Studio 5000 環境進行連接與操作而設計，並且支援在 EtherNet/IP 網路上進行整合運動控制。

Kinetix 5500 2198-Hxxx-ERS2 (整合安全性) 伺服驅動器採用 GuardLogix 1756-L7xS 安全控制器與支援 SIL CL3 安全控制之分散式 POINT Guard I/O™ EtherNet/IP 網路卡連線。

利用本運動控制系統的優點，您可使用單一的網路在單一控制平台上執行運動控制應用程式 – 使設備的設計、操作與維護更簡化。

Kinetix 5500 伺服驅動器功能

- 以更小的體積提供高效的功能並改善功率密度
- 包含電源、回授與附 SpeedTec 接頭的制動導管之單一馬達電纜
- 單一軸操作使成本更低、更簡化
- 靈活的電源連線方式，包括多軸匯流排分享組態
 - 共用交流
 - 共用直流
 - 共用交流/直流與混合組態
- EtherNet/IP 網路上的整合運動控制與整合安全性
- 經 TÜV 認證的安全扭力切斷 (STO) 控制
 - 2198-Hxxx-ERS：實體配線安全性，符合 EN ISO 13849 之 PLd、第 3 類以及符合 IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 62061 之 SIL CL2
 - 2198-Hxxx-ERS2：整合安全性，符合 EN ISO 13849 之 PLe、第 3 類以及符合 IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 62061 之 SIL CL3
- 多用途輸入電壓範圍：
 - 195...264V rms，單相
 - 195...264V rms，三相
 - 324...528V rms，三相
- 符合伺服驅動器額定值，能改善系統規模之 Kinetix VP 馬達繞組選用配備
 - 0.2...14.6 kW 連續輸出功率
 - 1.4...32.5 A 0-pk，連續輸出電流 (變流器)
- 用於能量吸收管理的 Bulletin 2198 電容器模組與 Bulletin 2097 分流電阻器
- 數位 (DSL) 回授裝置提供控制電路即時馬達效能資料
 - 高解析度絕對、多迴轉及單迴轉位置編碼器回授
- 運轉伺服與感應馬達的能力

如欲比較伺服驅動器系列的功能，請參閱[第 28 頁](#)，伺服驅動器。

Kinetix 5500 伺服驅動器元件

Kinetix 5500 伺服驅動器系統包括下列必要元件：

- 一個 2198-Hxxx-ERS 或 2198-Hxxx-ERS2 伺服驅動器
- 一個 Kinetix VP 伺服馬達、感應馬達、LDAT 系列線性推進器或 MP 系列旋轉馬達或線性致動器
 - MP 系列（400V 級）馬達與致動器需有 2198-H2DCK 轉換器套件
 - LDAT 系列線性推進器與 MP 系列（200V 級）馬達／致動器需有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件
- 一個用於馬達電源、回授與制動連線的 2090-CSxM1DF-xxAAxx（標準，無收縮）或（2090-CSxM1DF-xxAFxx（連續收縮）電纜
- 用於控制與馬達制動供電的一個 1606-XLxxx 24V 電源供應器
- 1585J-M8CBJM-x（屏蔽式）乙太網路電纜

Kinetix 5500 伺服驅動器系統也可包含下列選配元件：

- 一個 2198-CAPMOD-1300 電容器模組
- 一個 2198-DBxx-F 交流線性濾波器
- 一組 2097-Rx 分流電阻器
- Bulletin 2198 共用匯流排連線系統

有關 Kinetix 及 5500 伺服驅動器系統要求的詳細資訊，請參閱 Kinetix 5500 及伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM009](#)。

Kinetix 5500 伺服驅動器選擇

伺服驅動器型號 (實體連線 STO)	伺服驅動器型號 (整合 STO)	框架尺寸	輸入電壓	連續輸出功率 kW	連續輸出電流 A 0-pk
2198-H003-ERS	2198-H003-ERS2	1	195...264V rms, 單相 195...264V rms, 三相 324...528V rms, 三相	0.2 kW 0.3 kW 0.6 kW	1.4
2198-H008-ERS	2198-H008-ERS2			0.5 kW 0.8 kW 1.6 kW	
2198-H015-ERS	2198-H015-ERS2			1.0 kW 1.5 kW 3.2 kW	
2198-H025-ERS	2198-H025-ERS2	2	195...264V rms, 三相 324...528V rms, 三相	2.4 kW 5.1 kW	11.3
2198-H040-ERS	2198-H040-ERS2			4.0 kW 8.3 kW	
2198-H070-ERS	2198-H070-ERS2	3		7.0 kW 14.6 kW	32.5

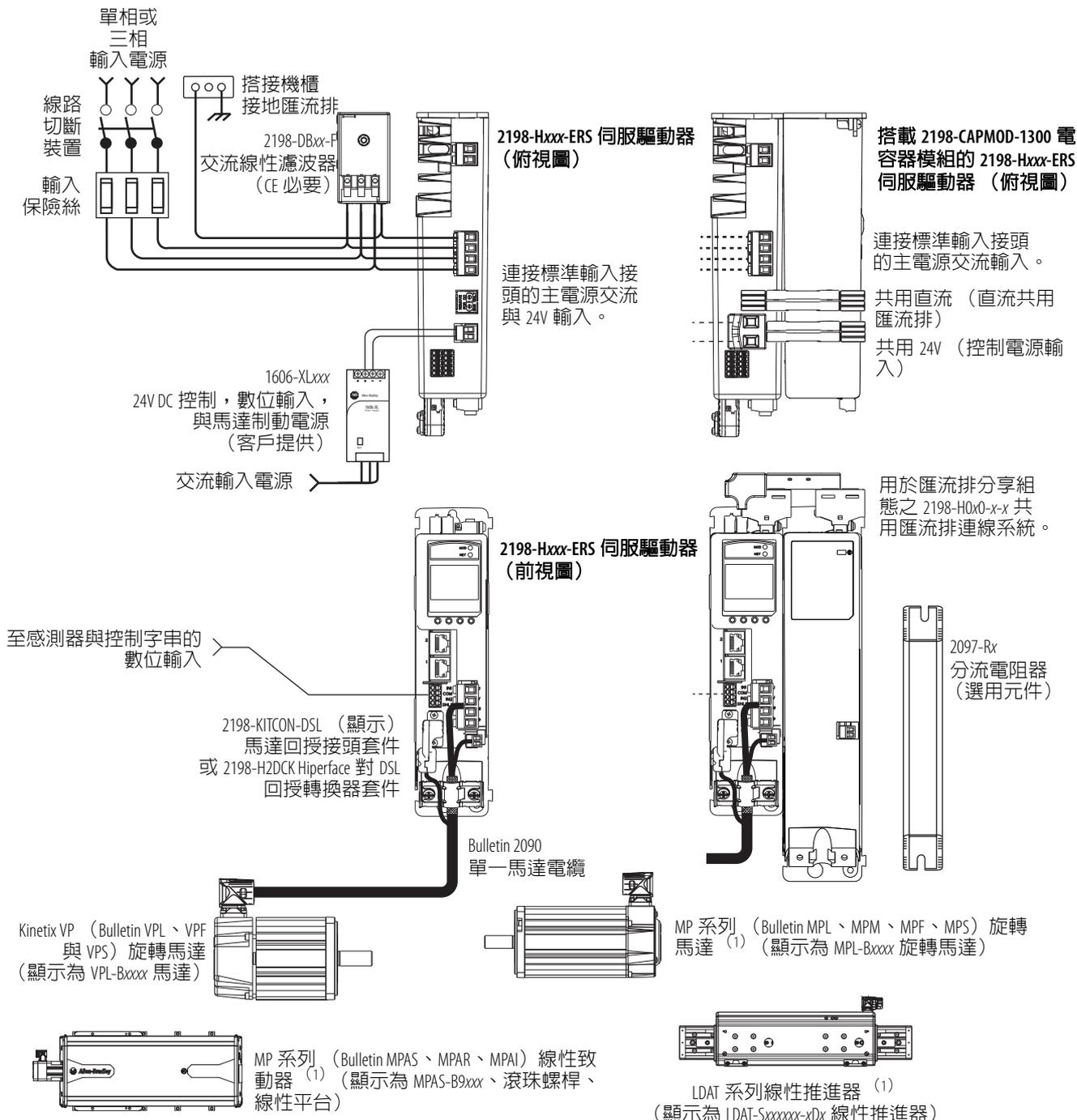
如欲查詢本出版物中未包含的 Kinetix 5500 伺服驅動器模組規格，請參閱 Kinetix 伺服驅動器規格技術資料，版本編號 [GMC-TD003](#)。

一般硬體組態

這些硬體組態會說明 Kinetix 5500 伺服驅動器系統可用的伺服驅動器、馬達及運動控制配件使用方式。

單機組態

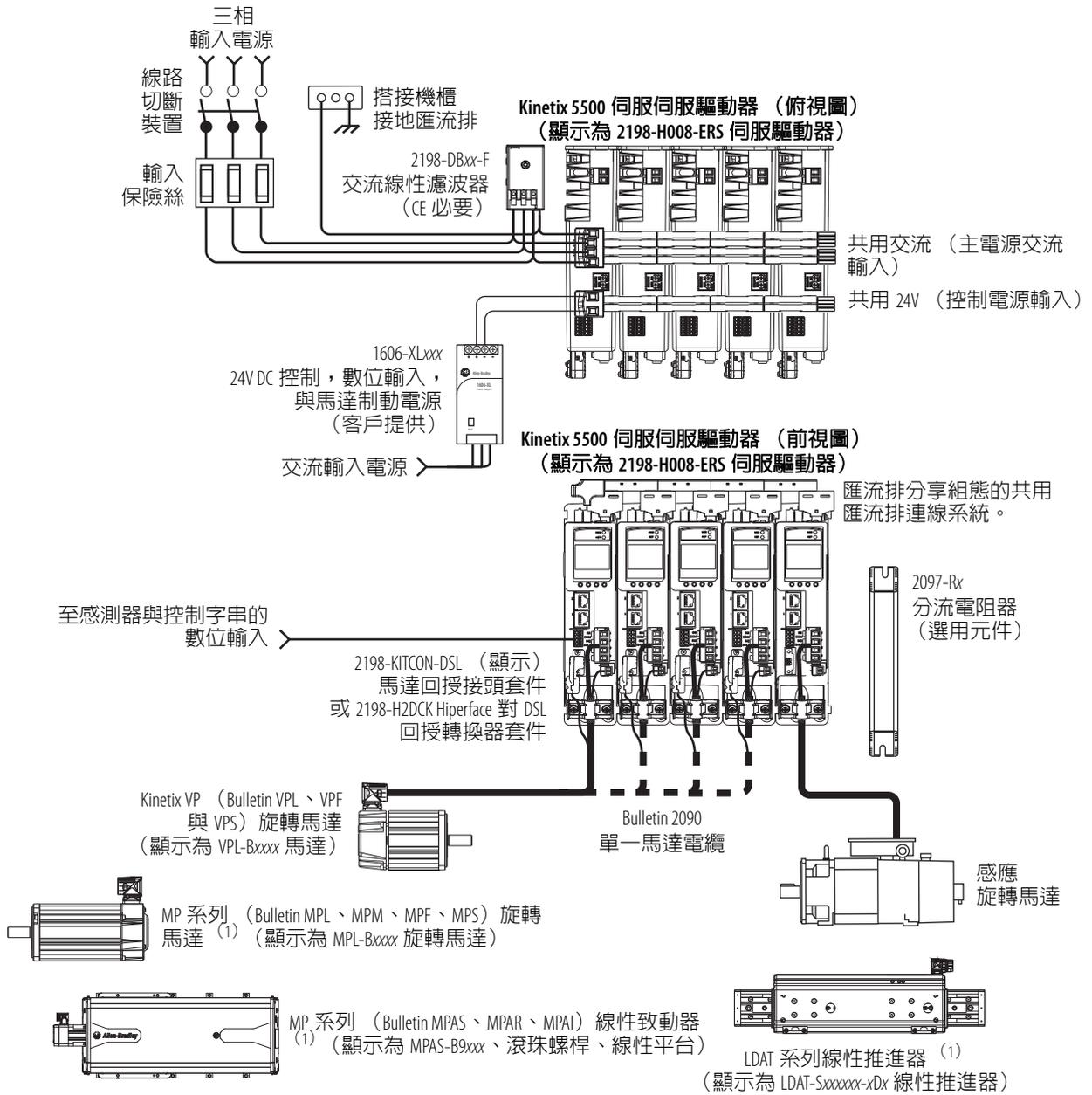
在這些範例中，會顯示有/無 Bulletin 2198 電容器模組的單機伺服驅動器。



(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器與 MP 系列 (200V 級) 馬達與致動器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

共用交流組態

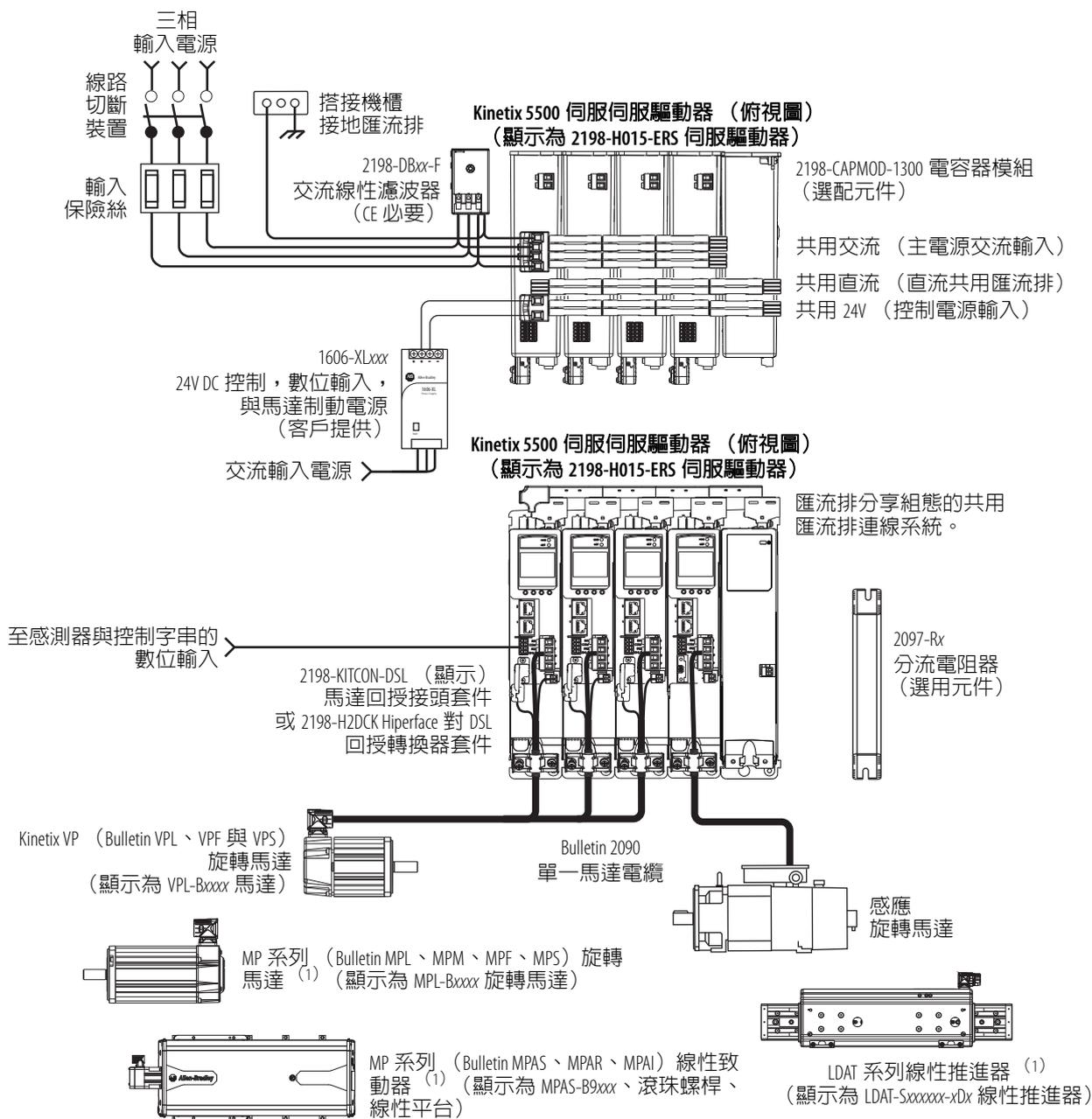
本範例中，在多軸組態中共用三相交流電源與 24V 控制電源。所有伺服驅動器必須具相同的電源額定值（型號）。不支援電容器模組。



(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器與 MP 系列 (200V 級) 馬達與致動器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

共用交流/直流組態

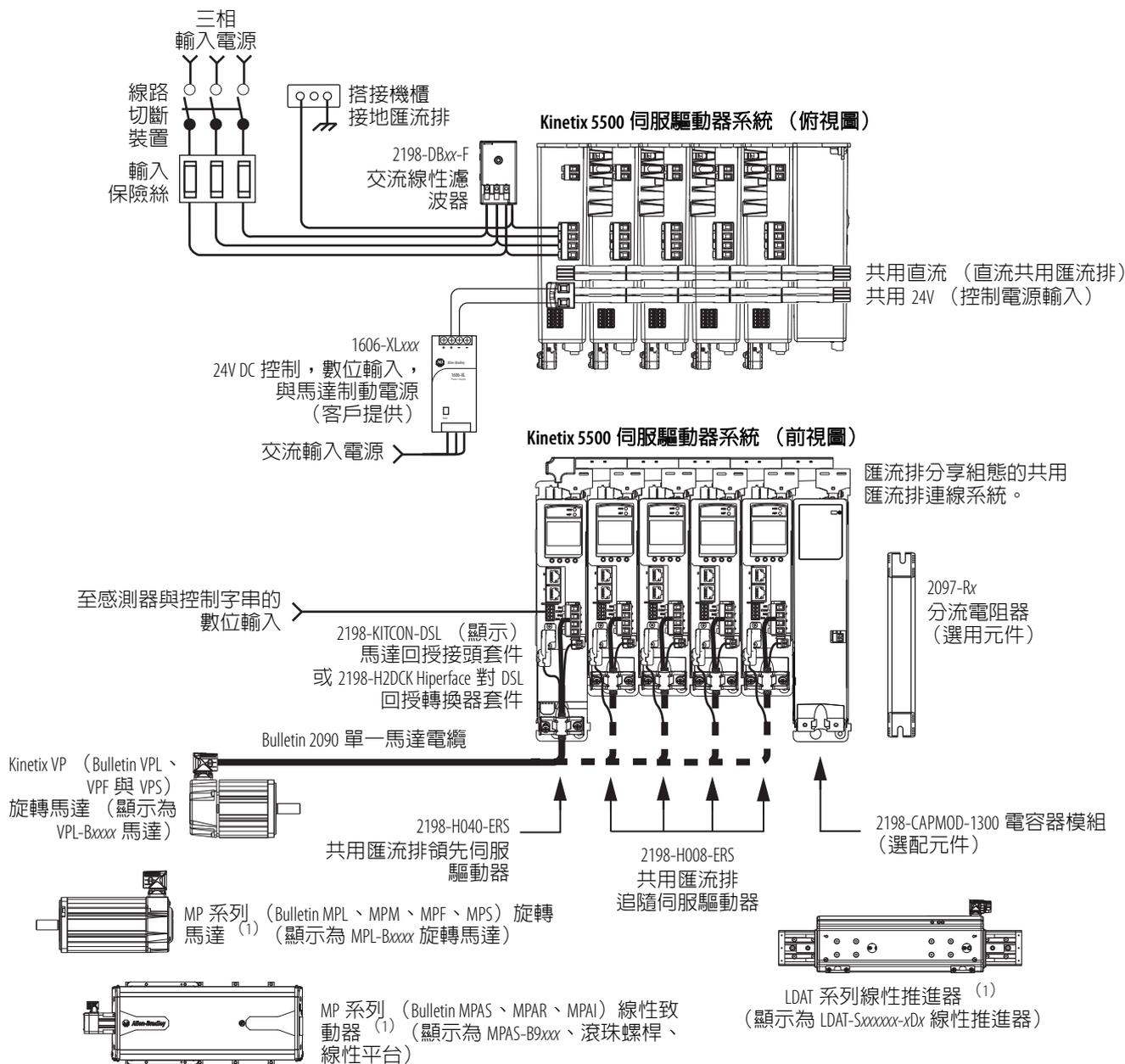
本範例中，在多軸組態中共用三相交流輸入電源、24V 控制電源與直流匯流排電源。所有伺服驅動器必須為相同的電源額定值（型號）。



(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器與 MP 系列 (200V 級) 馬達與致動器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

共用直流（共用匯流排）組態

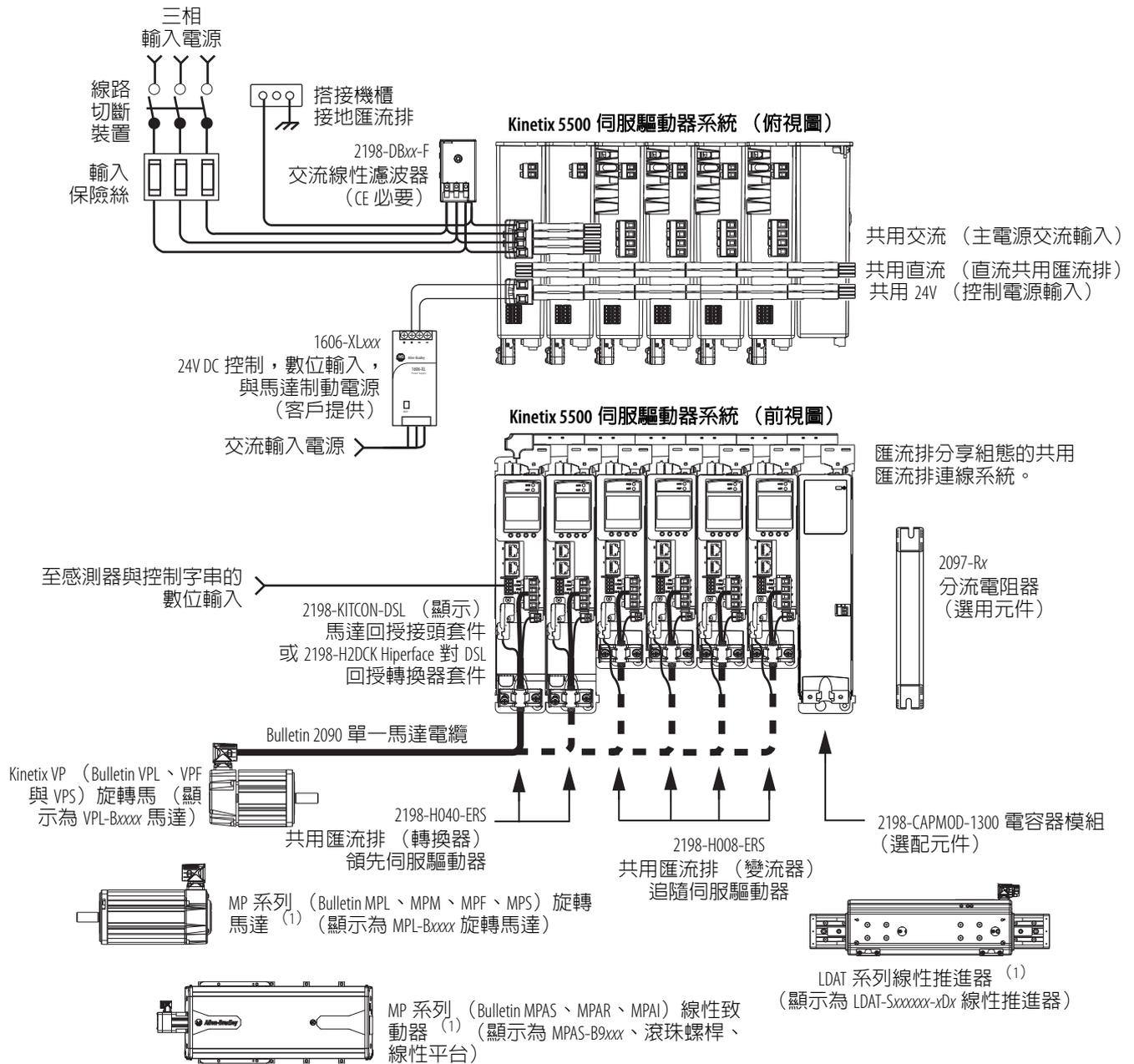
在本多軸範例中，通用的匯流排領先（來源）伺服驅動器會接收三階段交流輸入電源並供應直流電源至共用匯流排，追隨（流入）伺服驅動器。共用匯流排領先伺服驅動器電源額定值會大於或等於各追隨伺服驅動器的電源額定值。



(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器與 MP 系列（200V 級）馬達與致動器需有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。

共用交流/直流混合組態

在本多軸範例中，三相交流輸入電源會供應給兩個轉換器伺服驅動器。轉換器伺服驅動器額定值必須相同，並大於或等於變流器伺服驅動器的電源額定值。此平行轉換器組態會增加對變流器伺服驅動器的直流電源供應。



(1) 需有 2198-H2DCK Hiperface 對 DSL 回授轉換器套件。LDAT 系列線性推進器與 MP 系列 (200V 級) 馬達與致動器需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

一般通訊設定

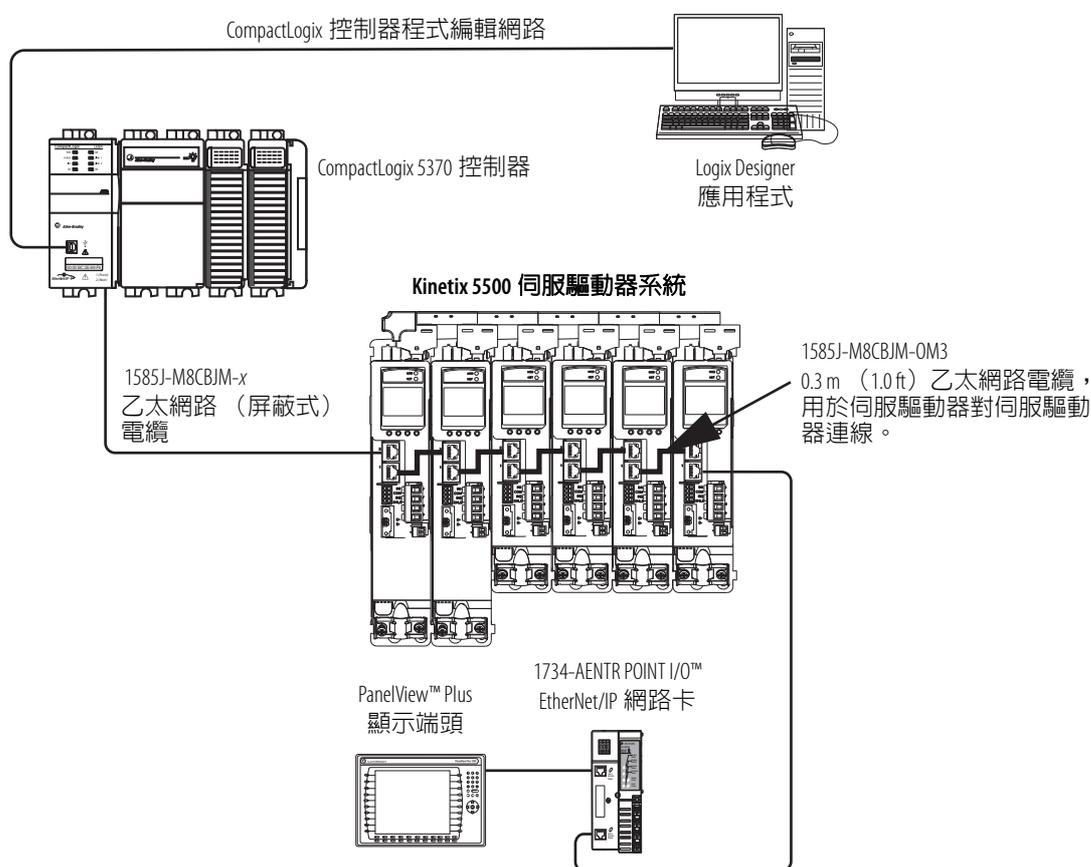
Kinetix 及 Kinetix 5500 伺服驅動器採用 EtherNet/IP 網路設定 Logix5000 控制器／模組。可採用任意乙太網路拓樸，包括星狀、線性與環狀。這些範例包括支援在 EtherNet/IP 網路上進行整合運動控制的 CompactLogix 5370 可程式化自動控制器（顯示為型號 1769-L36ERM）。控制器功能包括：

- 最多支援 16 個軸
- 線性組態中最多支援 48 個裝置。
- 雙連接埠連線能力可支援裝置層環狀（DLR）拓樸

重要事項 屏蔽式乙太網路電纜，型號 1585J-M8CBJM-x，提供長度達 78 m（256 ft）。然而，連接伺服驅動器間、伺服驅動器與控制器之間或伺服驅動器到交換器之間的乙太網路電纜總長度不得超過 100 m（328 ft）。

在此範例中，所有裝置皆以線性拓樸連結。Kinetix 5500 伺服驅動器具雙連接埠連線能力，不過，若有任何裝置中斷連線，則該裝置的下游所有裝置均會中斷通訊。無雙埠的裝置必須包含 1783-ETAP 模組或連接至線路尾端。

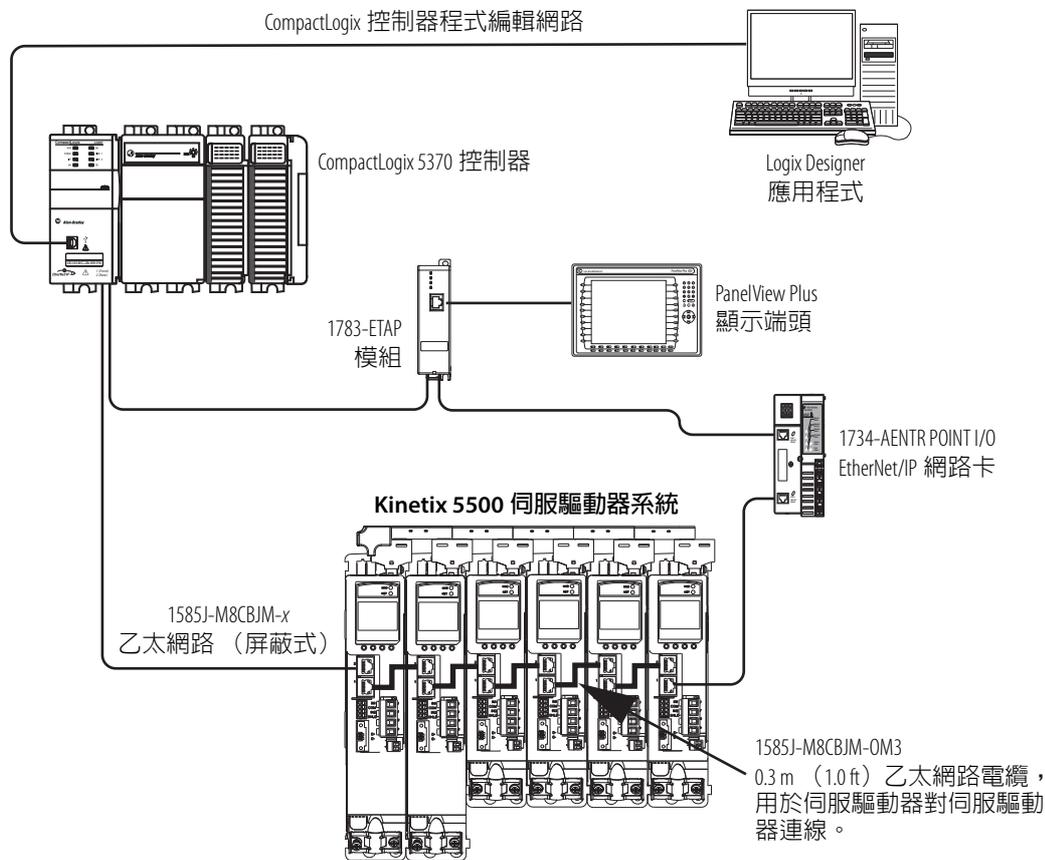
Kinetix 5500 線性通訊



在此範例中，所有裝置皆以環狀拓模連結。若環狀中的裝置中斷連線，則其餘的裝置會繼續通訊。為讓環狀拓模能正常運作，需有裝置層環狀（DLR）監管裝置（例如 Bulletin 1783 ETAP 裝置）。DLR 為 ODVA 標準。

必須包含非雙連接埠的裝置，例如，1783-ETAP 模組。

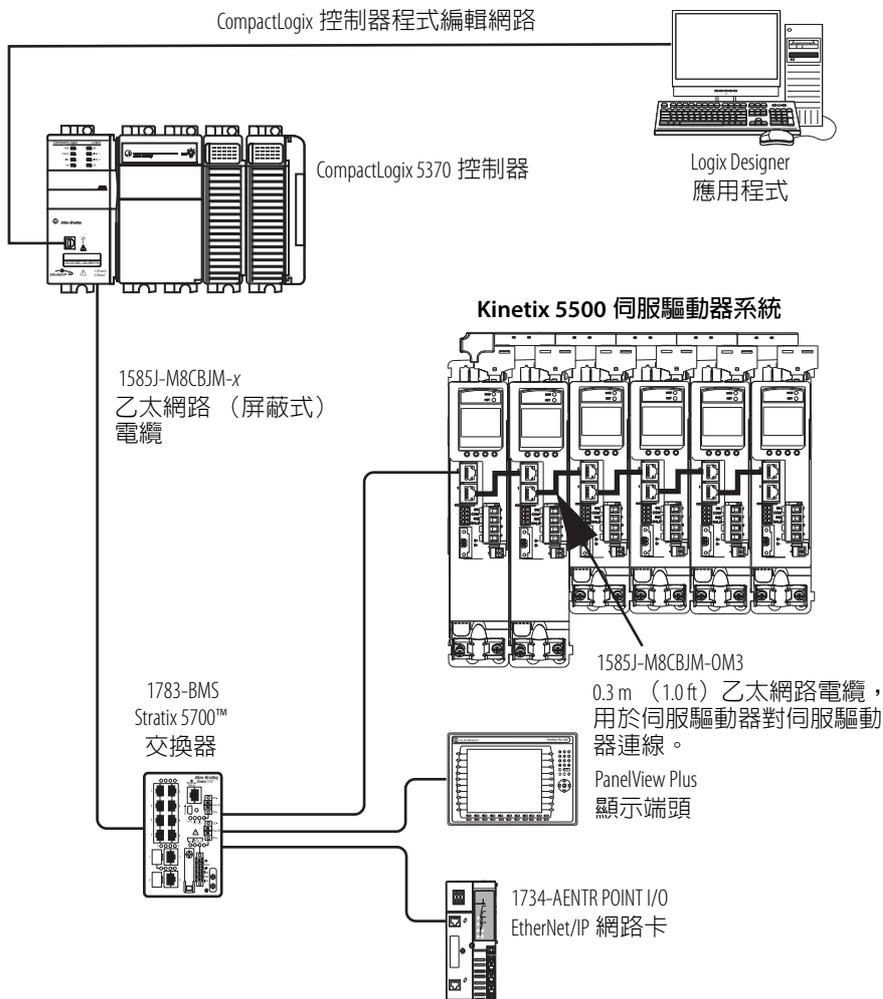
Kinetix 5500 環狀通訊



在此範例中，所有裝置皆以星形拓樸連結。各裝置均直接連接至交換器。

Kinetix 5500 伺服驅動器有雙連接埠，故線性拓樸採伺服驅動器對伺服驅動器逐一維護，但 Kinetix 5500 伺服驅動器與其他裝置均獨立運作。損失其中一裝置並不影響其他裝置的運作。

Kinetix 5500 星狀通訊



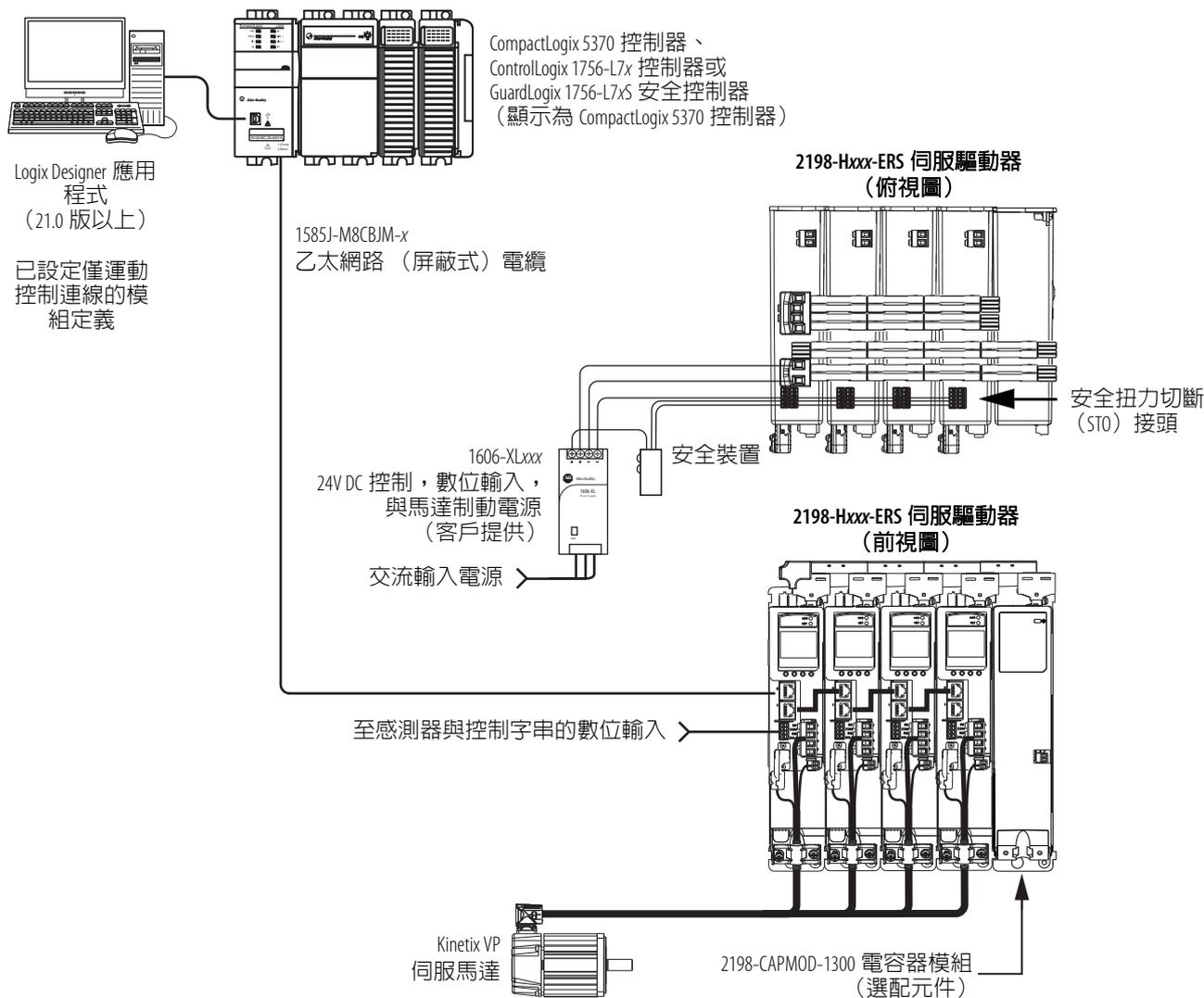
安全扭力切斷組態

Kinetix 5500 伺服驅動器提供透過實體線路連接的安全扭力切斷或透過 EtherNet/IP 網路整合。這些範例呈現安全扭力切斷組態選項。

實體連線的安全性組態

2198-Hxxx-ERS 伺服驅動器採用安全扭力切斷 (STO) 接頭依伺服驅動器逐一進行硬體連線安全連線串聯。

安全扭力切斷 (實體連線) 組態



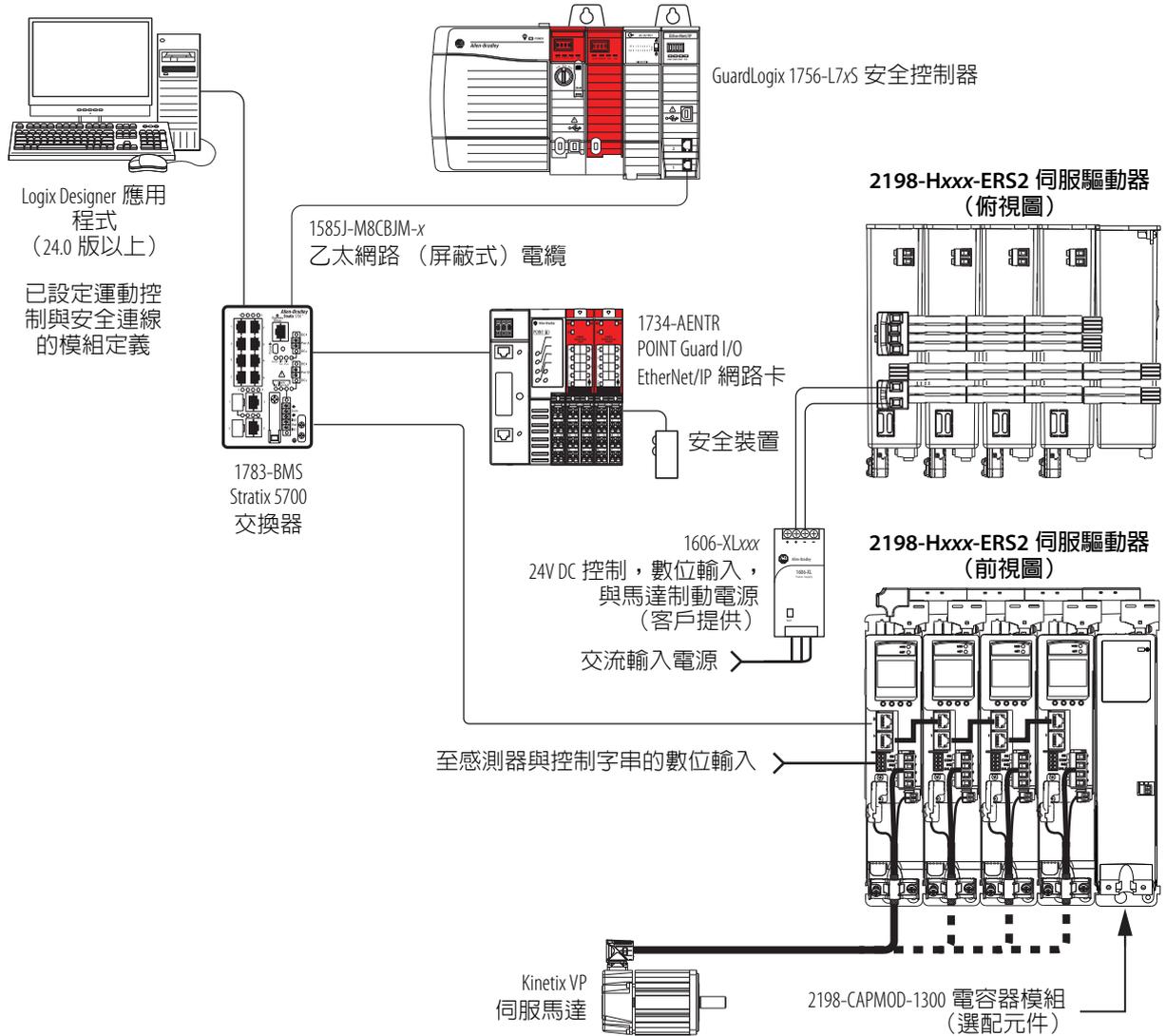
整合式安全架構組態

1756-L7xS GuardLogix 安全控制器會透過 EtherNet/IP 網路發出安全扭力切斷 (STO) 指令並由 2198-Hxxx-ERS2 伺服驅動器執行 STO 指令。

在本範例中，單一 GuardLogix 安全控制器會與建立 2198-Hxxx-ERS2 伺服驅動器運動控制與安全性連線。

重要事項 若具運動控制與安全連線的應用中僅使用一個控制器，則一定是 1756-L7xS GuardLogix 安全控制器。

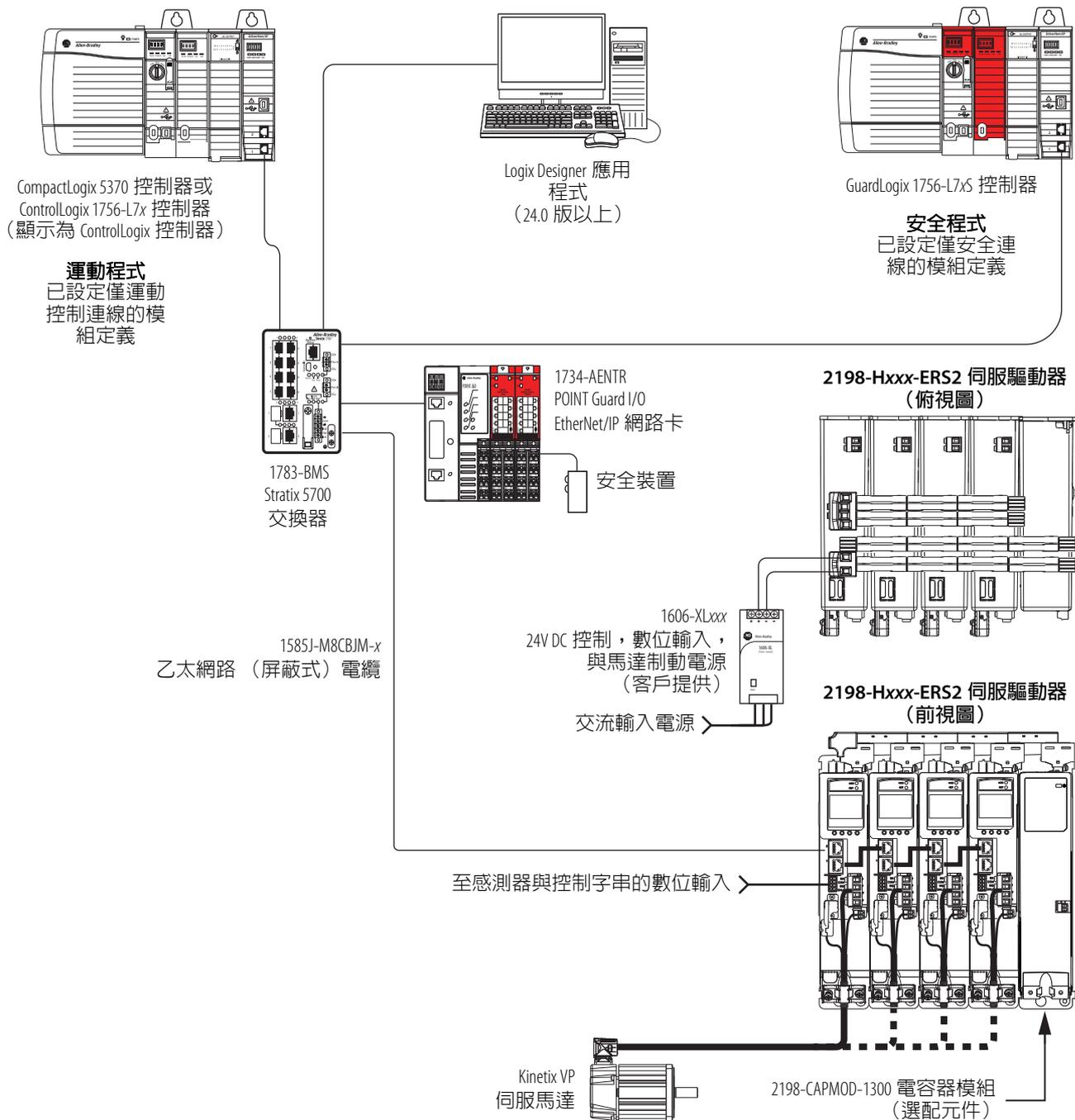
運動控制與安全組態 (單一控制器)



在本範例中，非安全控制器會建立僅運動控制連線，而獨立的 GuardLogix 安全控制器則僅會與 2198-Hxxx-ERS2 伺服驅動器建立安全連線。

重要事項 若具僅運動控制與僅安全連線的應用中使用了兩個控制器，則僅安全連線一定是 1756-L7xS GuardLogix 安全控制器，而僅運動控制連線一定是 ControlLogix 1756-L7x 或 CompactLogix 5370 控制器。

運動控制與安全組態 (多控制器)



旋轉運動效能規格

這些旋轉馬達系列相容於 Kinetix 5500 伺服驅動器。

旋轉馬達系列	頁次
Kinetix VP (Bulletin VPL) 低慣性馬達	44
Kinetix VP (Bulletin VPF) 食品級馬達	47
Kinetix VP (Bulletin VPS) 不銹鋼馬達	50
MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達	50
MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達	52
MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級馬達	53
MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達	54

如欲查詢 Kinetix 5500 伺服驅動器與兩個控制器馬達組合，包括電纜型號選擇及轉矩／速度曲線，請參閱 Kinetix 5500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM009](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的馬達／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin VPL 馬達效能規格

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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
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
					48.60 (430)			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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin VPS 馬達效能規格

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸出 下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸出 下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb-in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb-in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸出 下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin VPS 馬達效能規格

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	馬達額定輸 出下的轉速 rpm	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPL 馬達效能規格

這些馬達需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 馬達需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPM 馬達效能規格

這些馬達需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 馬達需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (480V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (480V AC 輸入)
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
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPF 馬達效能規格

這些馬達需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 馬達需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定 速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

這些馬達需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 馬達需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (240V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

馬達型號	最大額定速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW (Hp)	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

線性運動效能規格

這些線性運動系列相容於 Kinetix 5500 伺服驅動器。

線性運動系列	頁次
LDAT 系列整合線性推進器	55
MP 系列 (Bulletin MPAS, 滾珠螺桿) 整合式線性平台	62
MP 系列 (Bulletin MPA) 電動滾筒	63
MP 系列 (Bulletin MPA) 重載電動滾筒	64

如欲查詢 Kinetix 5500 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及力量/速度曲線，請參閱 Kinetix 5500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM009](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的致動器/伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 LDAT 系列效能規格

這些致動器需要 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 回授轉換器套件。

搭配 200V 級伺服驅動器操作與框架 30 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率, 最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 5500 (240V AC 輸入)
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	190 (43)	12.2	504 (113)	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							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 及伺服驅動器於 40°C (104°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 200V 級伺服驅動器操作與框架 50 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 5500 (240V AC 輸入)			
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										
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	0.47	2198-H015-ERSx
LDAT-S054010-DDx	4.4					12.4		509 (114)	45.5	1453 (327)
LDAT-S054020-DDx ... LDAT-S054050-DDx	5.0	2.05								
LDAT-S054010-EDx ... LDAT-S054050-EDx	2.6	6.2	22.7	1.02	2198-H025-ERSx					

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 200V 級伺服驅動器操作與框架 70 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 5500 (240V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 200V 級伺服驅動器操作與框架 100 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 5500 (240V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 200V 級伺服驅動器操作與框架 150 線性推進器的效能規格

線性推進器型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 5500 (240V AC 輸入)
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

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 30 線性推進器的效能規格

線性推進器型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 50 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)
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		11.4		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	378 (85)	34.2	1093 (246)	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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 70 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)				
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		11.0		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 ... LDAT-S073070-EDx	2.4	3.0		10.9		1.01	2198-H015-ERSx				
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 ... LDAT-S074070-EDx	3.5	6.0		21.7		2.08	2198-H025-ERSx				
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 ... LDAT-S076070-EDx	3.5	9.1		33.2		3.18	2198-H040-ERSx				

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 100 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)	
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						10.5		0.96
LDAT-S102050-DDx ... LDAT-S102090-DDx								
LDAT-S102010-EDx ... LDAT-S102090-EDx	2.6	2.9	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2198-H040-ERSx	
LDAT-S103010-DDx	3.8	8.6				2.93		
LDAT-S103020-DDx	5.0					10.5		0.92
LDAT-S103030-DDx ... LDAT-S103090-DDx								
LDAT-S103010-EDx ... LDAT-S103090-EDx	1.8	2.9				929 (209)		42.0
LDAT-S104010-DDx	4.1	11.5	4.29					
LDAT-S104020-DDx	5.0		21.0	2.07				
LDAT-S104030-DDx ... LDAT-S104090-DDx								
LDAT-S104010-EDx ... LDAT-S104090-EDx	2.7	5.7	1403 (315)	63.0	3871 (870)		5.41	
LDAT-S106010-DDx	4.5	17.3				5.87		
LDAT-S106020-DDx ... LDAT-S106090-DDx	5.0					31.5	2.94	
LDAT-S106010-EDx ... LDAT-S106090-EDx								

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 150 線性推進器的效能規格

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)	
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		0.87
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

搭配 400V 級伺服驅動器操作與框架 150 線性推進器的效能規格 (續)

線性推進器型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 5500 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPAS 效能規格

這些致動器需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列 (200V 級) 線性平台需有 2198-H2DCK (B 系列或更新的) 轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500 (200V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出功 率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2198-H015-ERSx

(1) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

搭配 Kinetix 5500 (400V 級操作) 伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出功 率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (480V AC 輸入)
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2198-H008-ERSx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2198-H008-ERSx

(1) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPAR 效能規格

這些致動器需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列（200V 級）電動滾筒有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。

搭配 Kinetix 5500（200V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
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

搭配 Kinetix 5500（400V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (480V AC 輸入)
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 5500 伺服驅動器的 Bulletin MPAI 效能規格

這些致動器需要 2198-H2DCK 回授轉換器套件。MP 系列（200V 級）電動滾筒有 2198-H2DCK（B 系列或更新的）轉換器套件。

適用（滾珠螺絲滾筒）與 Kinetix 5500（200V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
			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	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	559 (22)							
MPAI-A3150EM3	376 (15)		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)							
MPAI-A4150EM3	491 (19)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3								
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)		

適用（滾軸螺絲滾筒）與 Kinetix 5500（200V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服 驅動器 (240V AC 輸入)
			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	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	559 (22)							
MPAI-A3150SM3	353 (14)		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)							
MPAI-A4150SM3	393 (15)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3								

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

適用（滾珠螺絲滾筒）與 Kinetix 5500（400V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服驅動器 (480V AC 輸入)	
			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									
MPAI-B3450CM3	188 (7.3)								
MPAI-B3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)			2198-H008-ERSx
MPAI-B3300EM3									
MPAI-B3450EM3	376 (15)								
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2198-H015-ERSx	
MPAI-B4300CM3									
MPAI-B4450CM3	245 (9.5)								
MPAI-B4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)			2198-H015-ERSx
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	2198-H015-ERSx	
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)			

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

適用（滾軸螺絲滾筒）與 Kinetix 5500（400V 級操作）伺服驅動器的效能規格

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 5500 伺服驅 動器 (480V AC 輸入)
			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								
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	2198-H015-ERSx
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

備註：

Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器



這些多軸安全速度伺服驅動器可協助提高產能並以內建安全功能保護工作人員。模組化設計及控制讓機器易於維護並帶來更高靈活性，因為伺服驅動器可從安全扭力切斷輕鬆轉換至安全速度。

Kinetix 6500 伺服驅動器利用 ODVA 中的 CIP 運動與 CIP Sync 技術，提供 EtherNet/IP 上的整合運動控制功能，這些技術均以通用產業通訊協定 (CIP) 為建設基礎。

Kinetix 6200 伺服驅動器透過 SERCOS 介面與和 Kinetix 6000 伺服驅動器的相容性，提供整合運動控制功能，讓您能在所需的時間地點轉換成加強過的功能。

Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 伺服驅動器功能

- 通訊及安全選項的多軸模組化設計
 - EtherNet/IP 網路的整合運動控制 (Kinetix 6500 控制模組)
 - SERCOS 介面上的整合運動控制 (Kinetix 6200 控制模組)
 - Bulletin 2094 IAM/AM 電源模組
- 經 TÜV 認證：符合 EN ISO 13849 之 PLe、Cat 4 與符合 IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 61062 之 SIL CL3
 - 安全速度監控控制
 - 安全扭力切斷控制
- 324...528V AC 三相 (400V 級輸入) 至 IAM/AM 電源模組
 - 1.8...22 kW 連續輸出功率 (變流器)
 - 2.8...34.6 A rms 連續輸出電流 (變流器)
- 程式編輯用 RSLogix 5000 軟體或 Logix Designer 應用程式 (梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖)
- Kinetix 整合運動控制與 ControlLogix 或 CompactLogix 控制器
- 高解析度絕對，多迴轉及單迴轉位置編碼器回授、回授專用輔助軸

如欲比較伺服驅動器系列的伺服驅動器功能，請參閱[第 28 頁](#)，伺服驅動器。

Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 伺服驅動器元件

Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器系統包括下列必要元件：

- 一組內建軸電源模組（IAM 或主 IAM）
- 至多七組軸電源模組（AM）
- 至多八組控制模組，（SERCOS 介面或 EtherNet/IP 網路）
- 一組電源軌
- 一至八組旋轉馬達、線性馬達或線性致動器
- 一至八組馬達電源及回授電纜
- 低高度接頭配件組（懸垂未用的電纜必要零件）
- 二至九組 SERCOS 光纖電纜（僅 Kinetix 6200 控制模組）
- Logix5000 控制器的乙太網路電纜（僅 Kinetix 6500 控制模組）
- 程式編輯安全組態用乙太網路電纜（Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 控制模組）

Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 系統也可包含一或多組作為追隨 IAM 的 IAM 電源模組（以及相關的軸模組、電源軌、馬達、電纜及接頭配件組為該應用系統必要零件）。

Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達（IDM）系統為搭載 Kinetix 6200 伺服驅動器的選用配備

- 每個 IDM 系統有一個 Kinetix 6000M IDM 電源介面模組（IPIM）
- Bulletin 2094 電源軌上最多 4 個 IPIM 模組
- 每個 IPIM 模組最多連接 16 個內建伺服驅動器馬達（IDM）單元

下列元件也是選配：

- 一組 Kinetix 6000 分流模組、2094-BSP2 與選配 Bulletin 1394 外部被動分流模組
- 2094-PRF 插槽填充物模組
- Bulletin 2094 線路介面模組（LIM）
- Bulletin 2090 電阻制動模組（RBM）
- 2090-XXLF 交流線路濾波器（CE 必要）

有關 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器系統要求的詳細資訊，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器產品選型

伺服驅動器模組	伺服驅動器型號	連續額定輸出	
		轉換器 (A _{DC})	變流器 (A, 0-pk)
內建軸模組 (IAM) 電源模組, 400V 級	2094-BC01-MP5-M	6 kW, 9 A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BC01-M01-M	6 kW, 9 A	3.9 kW, 8.6 A
	2094-BC02-M02-M	15 kW, 23 A	6.6 kW, 14.6 A
	2094-BC04-M03-M	28 kW, 42 A	13.5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-M	45 kW, 68 A	22.0 kW, 49 A
軸模組 (AM) 電源模組, 400V 級	2094-BMP5-M	N/A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BM01-M		3.9 kW, 8.6 A
	2094-BM02-M		6.6 kW, 14.6 A
	2094-BM03-M		13.5 kW, 30 A
	2094-BM05-M		22.0 kW, 49 A
Kinetix 6200 控制模組 (SERCOS)	2094-SE02F-M00-S0, 安全扭力切斷		
	2094-SE02F-M00-S1, 安全速度監控		
Kinetix 6500 控制模組 (EtherNet/IP)	2094-EN02D-M01-S0, 安全扭力切斷		
	2094-EN02D-M01-S1, 安全速度監控		
2094 電源軌	2094-PR5x	可供 1、2、3、4、5、7 及 8 軸系統	
2094 IDM 電源介面模組	2094-SEPM-B24-S	400V 級, 24 A rms, 15 kW, 序列即時通訊系統, 支援最多 16 個內建伺服驅動器馬達單元	
2094 分流模組	2094-BSP2	200/400V 級, 200 W 分流模組 (安裝於電源軌)	
2094 插槽填充物模組	2094-PRF	200/400V 級, 在電源軌上蓋住未使用的插槽	

如欲查詢本出版物中未包含的 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器模組規格, 請參閱 Kinetix 伺服驅動器規格技術資料, 版本編號 [GMC-TD003](#)。

Kinetix 6000 伺服驅動器元件相容性

2094-BCxx-Mxx-M 及 2094-BMxx-M 電源模組包含與 2094-BCxx-Mxx-S 及 2094-BMxx-S 伺服驅動器相同的用電結構。因此，兩個伺服驅動器系列皆支援 2094-BSP2 分流模組、2094-PRF 插槽填充物模組及 2094-PRSx 電源軌。

此外，在電源軌上搭配 2094-BCxx-Mxx-S IAM 模組支援 2094-BMxx-M AM 電源模組與序列即時通訊系統介面。相反地，在電源軌上搭配 2094-BCxx-Mxx-M IAM 電源模組與序列即時通訊系統介面則支援 2094-BMxx-S AM 伺服驅動器。

重要事項 Kinetix 6500 EtherNet/IP 控制模組（型號 2094-EN02D-M01-Sx）不相容於相同 Bulletin 2094 已使用 SERCOS 介面的電源軌上之 IAM/AM 模組。

IAM/AM 模組相容性

IAM 模組	控制模組	2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM 模組	2094-BMxx-M AM 電源模組	
			2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200 控制模組	2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500 控制模組
2094-BCxx-Mxx-S (系列 B 和 C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源模組)	2094-SE02F-M00-Sx 序列即時通訊系統 介面	完全相容	完全相容	不相容
	2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP 網路	不相容	不相容	完全相容

如欲取得更多有關 Kinetix 6000 IAM 及 AM 模組、型號 2094-xCxx-Mxx-S 及 2094-xMxx-S 的資訊，請參閱[第 91 頁](#)，Kinetix 6000 多軸伺服驅動器。

Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統相容性

搭載 Kinetix 6000（系列 B）或 Kinetix 6200 伺服驅動器之 Bulletin 2094 電源軌與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達（IDM）系統相容。內建伺服驅動器馬達電源介面模組（IPIM）安裝於電源軌並連接至最多 16 個 IDM 單元。

重要事項 Kinetix 6500 EtherNet/IP 控制模組（型號 2094-EN02D-M01-Sx）與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統不相容。

IAM 模組相容性

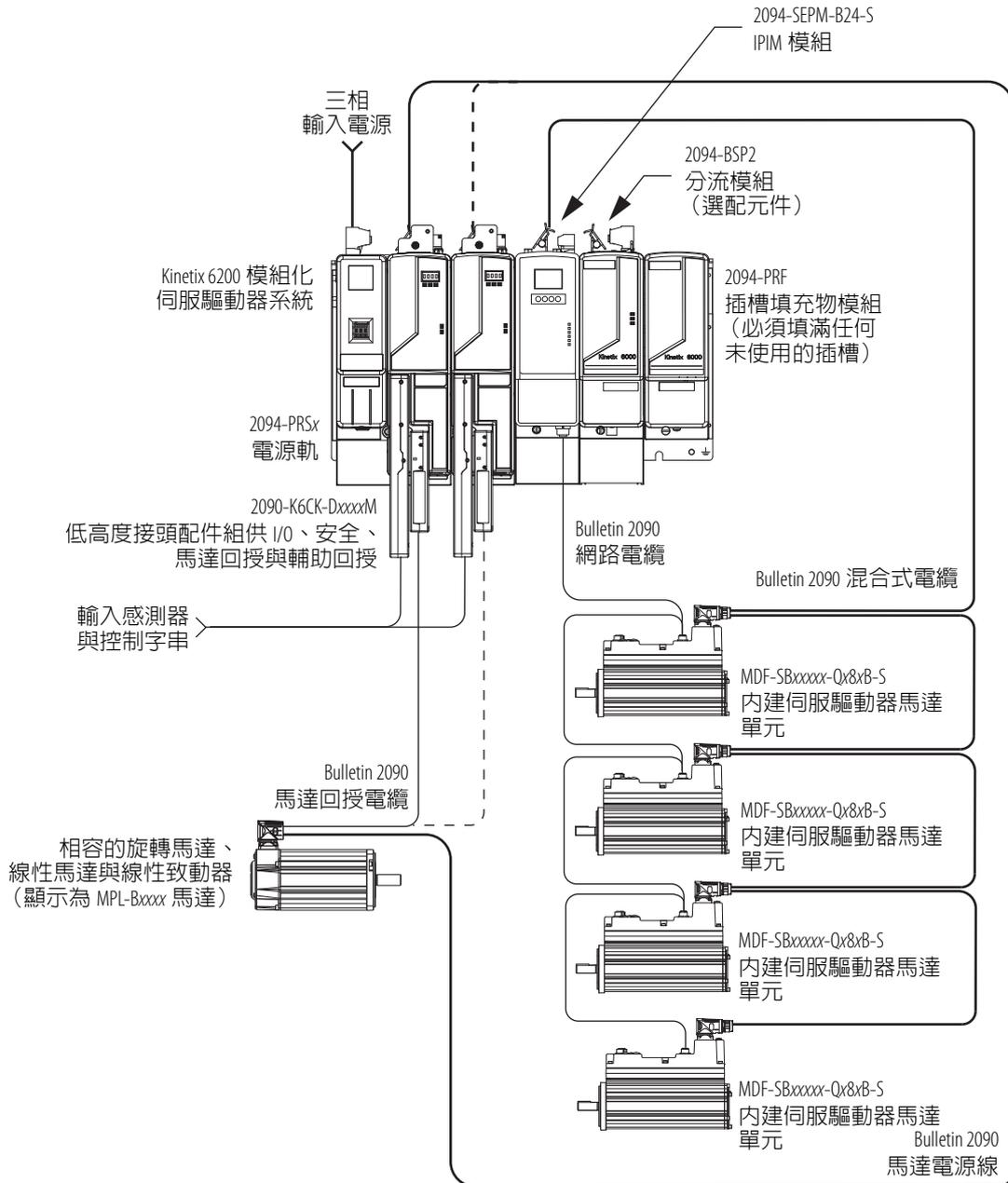
IAM 模組	控制模組	2094-SEPM-B24-S IDM 電源介面模組 (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (系列 B 和 C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源模組)	2094-SE02F-M00-Sx 序列即時通訊系統 介面	完全相容
	2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP 網路	不相容

若需更多關於 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統的資訊，請參閱[第 71 頁](#)，典型 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達組態。

典型 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達組態

本組態呈現搭載 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM) 系統之 Kinetix 6200 伺服驅動器的應用。IDM 電源介面模組 (IPIM) 與軸模組均包含在光纖序列即時通訊系統環狀組態中。請參閱第 75 頁，一般通訊設定的範例。

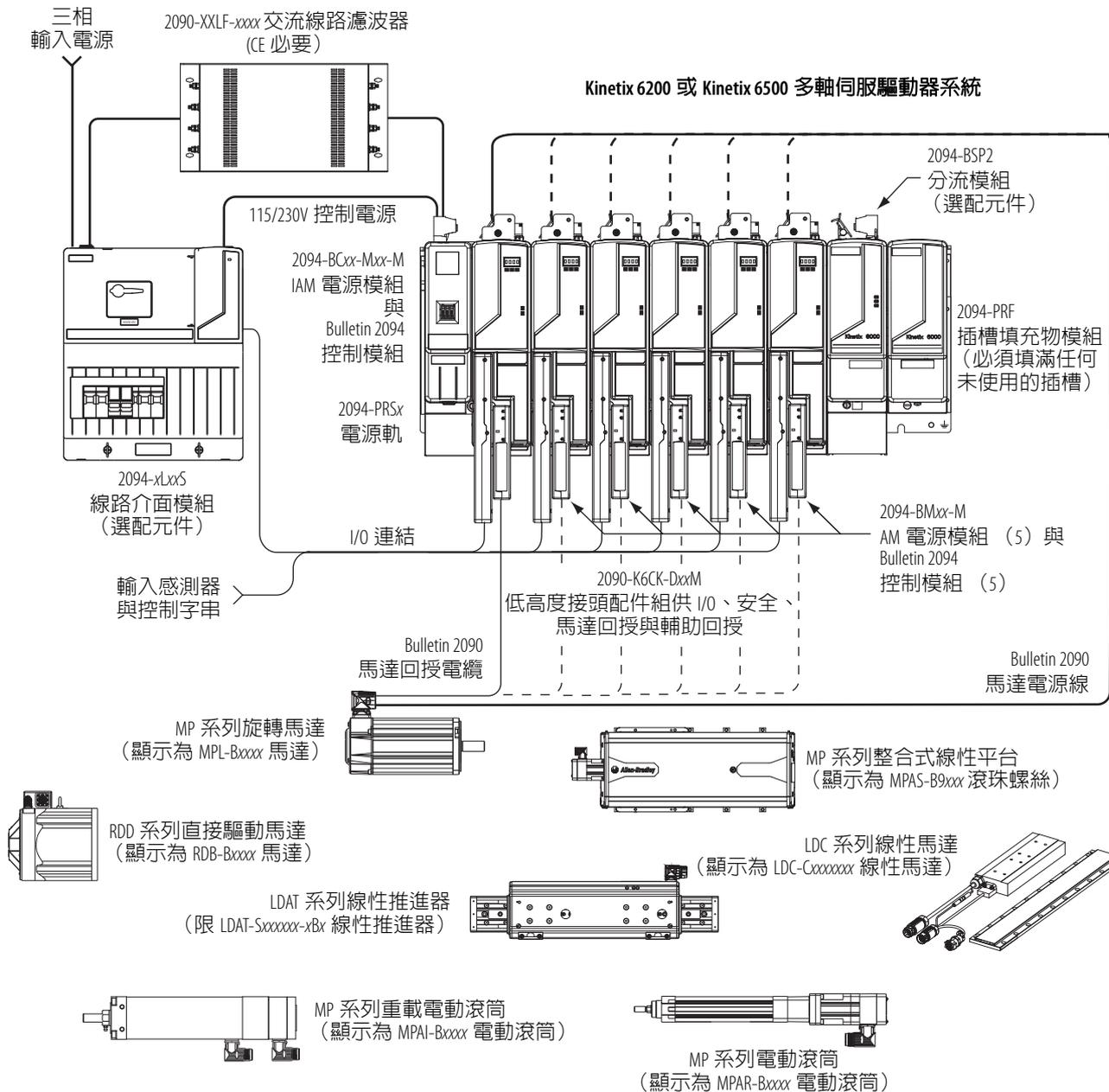
模組化伺服驅動器系統 (搭載 Kinetix 6000M IDM 系統)



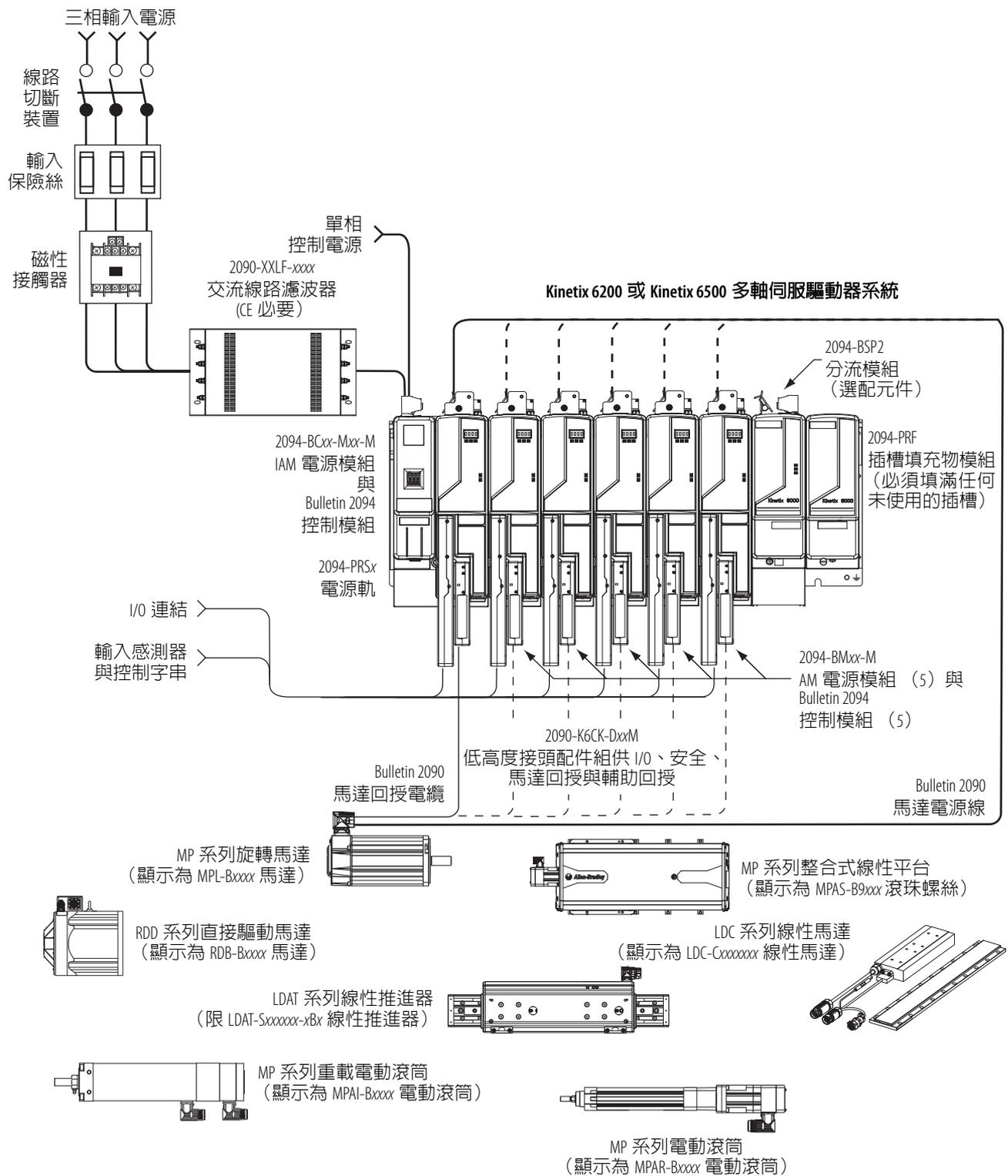
一般硬體組態

這些一般硬體組態會說明 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器系統可用的伺服驅動器、馬達、致動器及運動控制配件使用方式。

模組化伺服驅動器系統（與 LIM 模組）



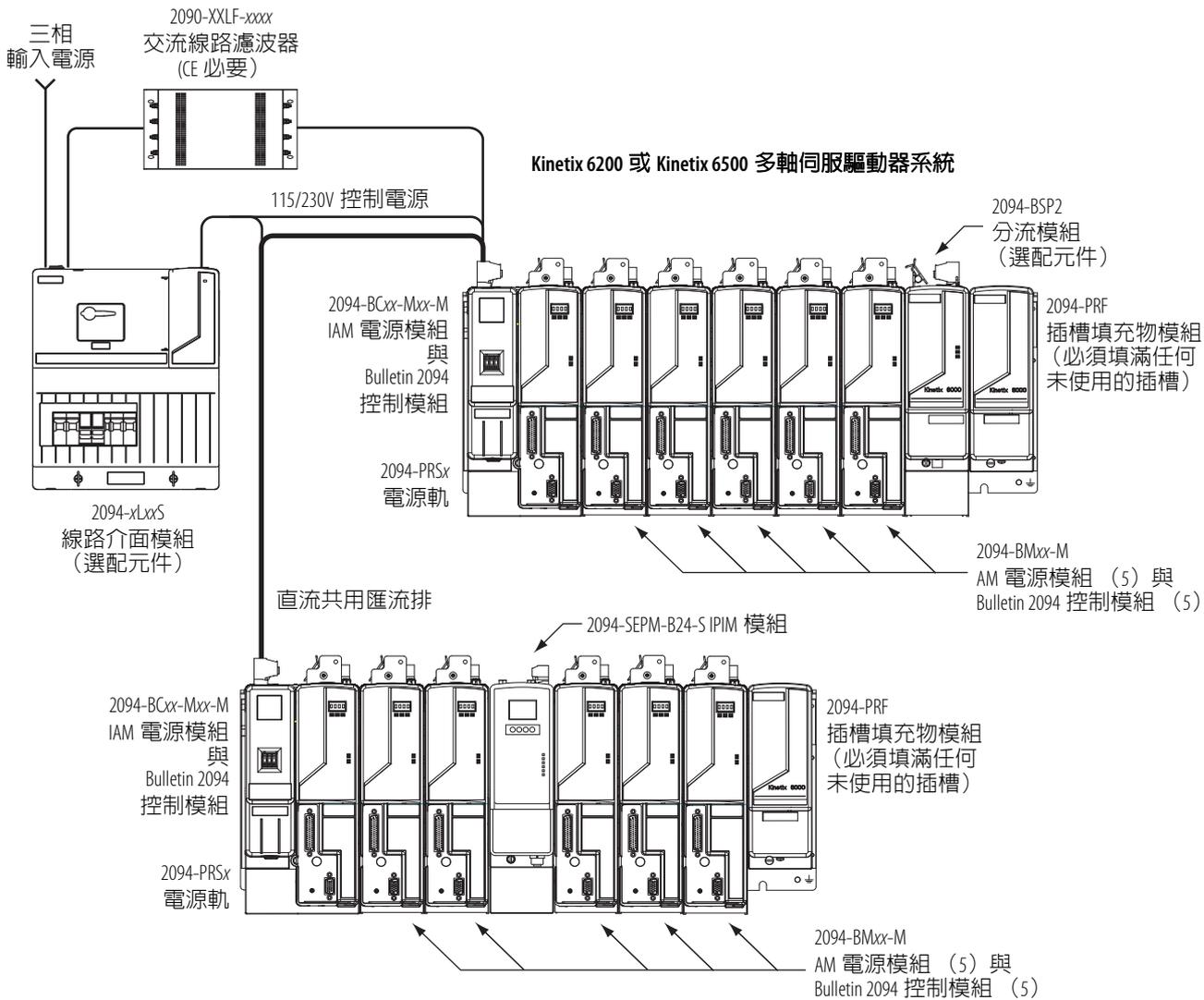
模組化伺服驅動器系統 (無 LIM 模組)



在此系統組態中，主 IAM 電源模組透過直流共用匯流排連結到追隨的 IAM 模組。計畫您的盤體配置時，必須計算直流共用匯流排系統的總匯流排電容，以確定主 IAM 電源模組規模足以預先充電整個系統。進行此計算時，請參閱 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器使用手冊，版本編號 [2094-UM002](#)。

重要事項 若您系統的總匯流排電容超過主 IAM 電源模組預先充電額定值，IAM 模組四字元顯示幕會捲動一電源循環使用者限制狀況。若有提供輸入電源，顯示幕會捲動一電源循環故障限制狀況。若要修正此狀況，必須更換更大的主 IAM 電源模組移除 AM 電源模組以降低總匯流排電容。

模組化伺服驅動器系統（直流共用匯流排）



馬達和兩個三相交流與直流共用匯流排組態的其他細節已移除。

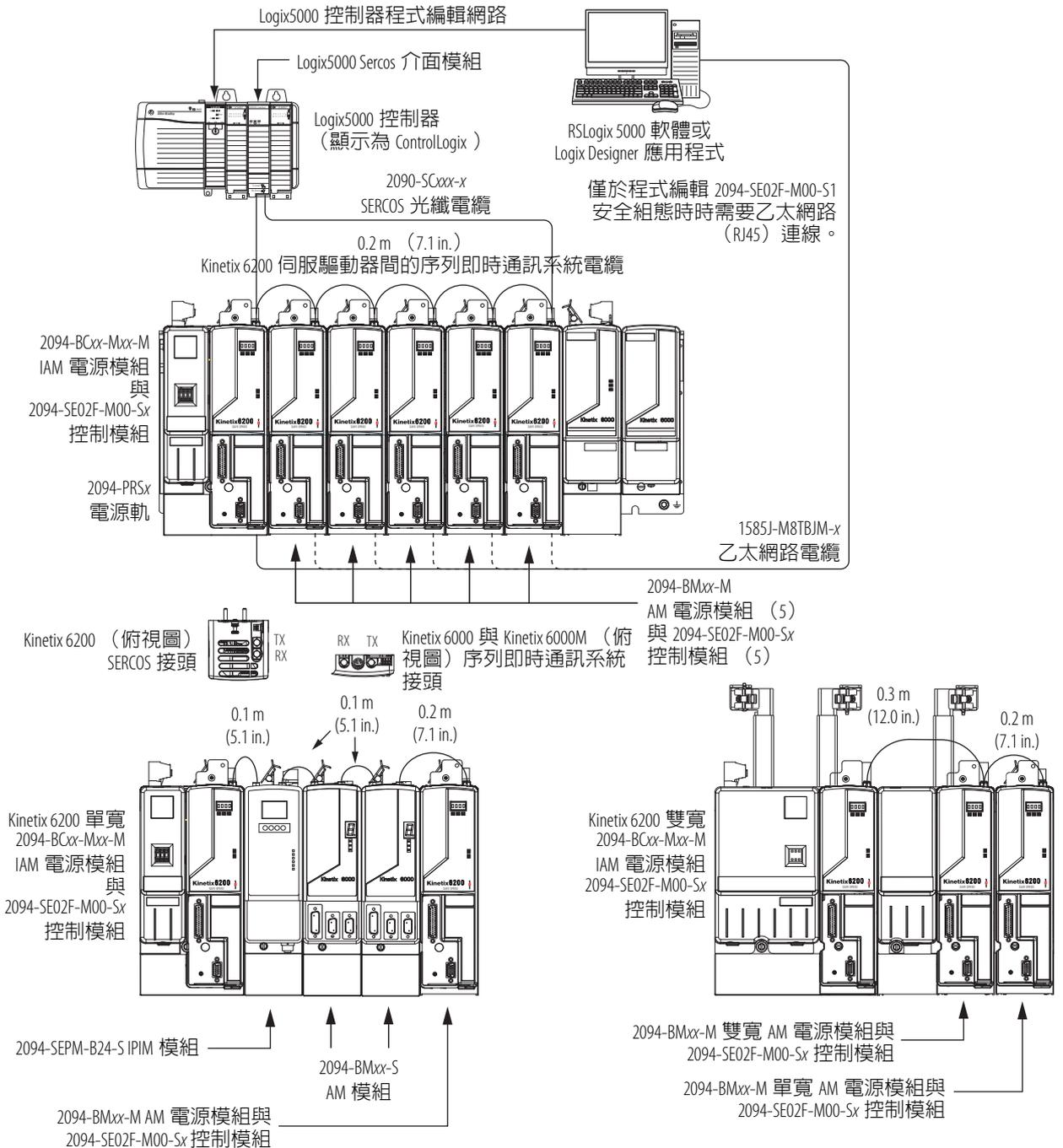
一般通訊設定

Kinetix 6200 控制模組使用序列即時通訊系統介面設定 Logix5000 模組，並透過 EtherNet/IP 網路運用安全組態工具。

在此範例中，程式編輯安全組態時，乙太網路電纜已連接到各具控制模組。

運行時不需要 EtherNet/IP 網路連線。一同顯示的還有 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200 伺服驅動器模組存在於相同的電源軌上時，伺服驅動器間的 SERCOS 電纜長度與型號。

Kinetix 6200 伺服驅動器通訊 (序列即時通訊系統)



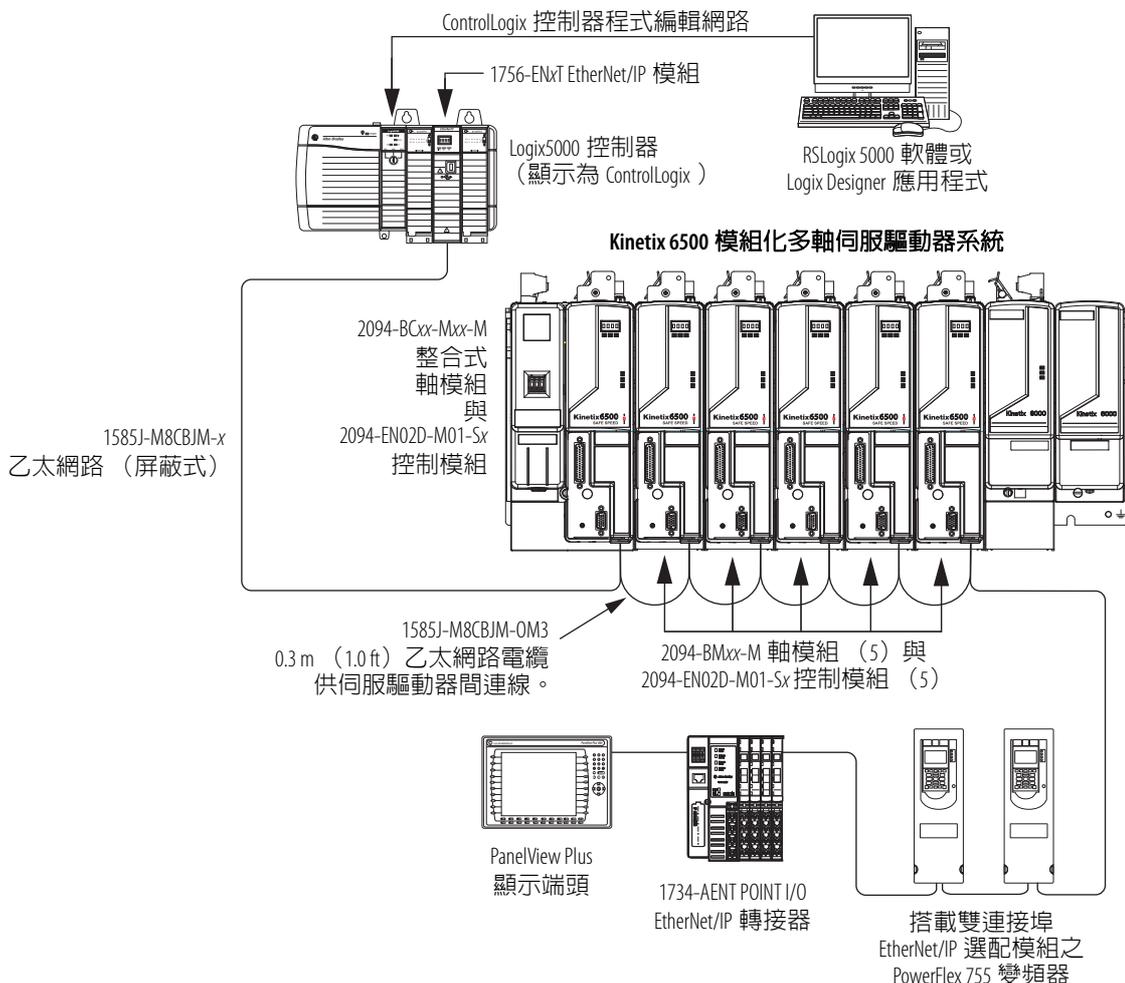
Kinetix 6500 控制模組可使用任何乙太網路拓樸，包括星形、線性及裝置層環狀（DLR）。DLR 為一 ODVA 標準並提供可容錯的接線。

重要事項 屏蔽式乙太網路電纜，型號 1585J-M8CBJM-x，提供長度達 78 m（256 ft）。然而，連接伺服驅動器間、伺服驅動器與控制器之間或伺服驅動器到交換器之間的乙太網路電纜總長度不得超過 100 m（328 ft）。

在此範例中，所有裝置皆以線性拓樸連結。Kinetix 6500 控制模組包括雙埠連線。無雙埠的裝置必須包含 1783-ETAP 模組或連接至線路尾端。

- 線性組態支援高達 64 具裝置。
- 無備援。若有裝置斷線，所有裝置下游會斷訊。

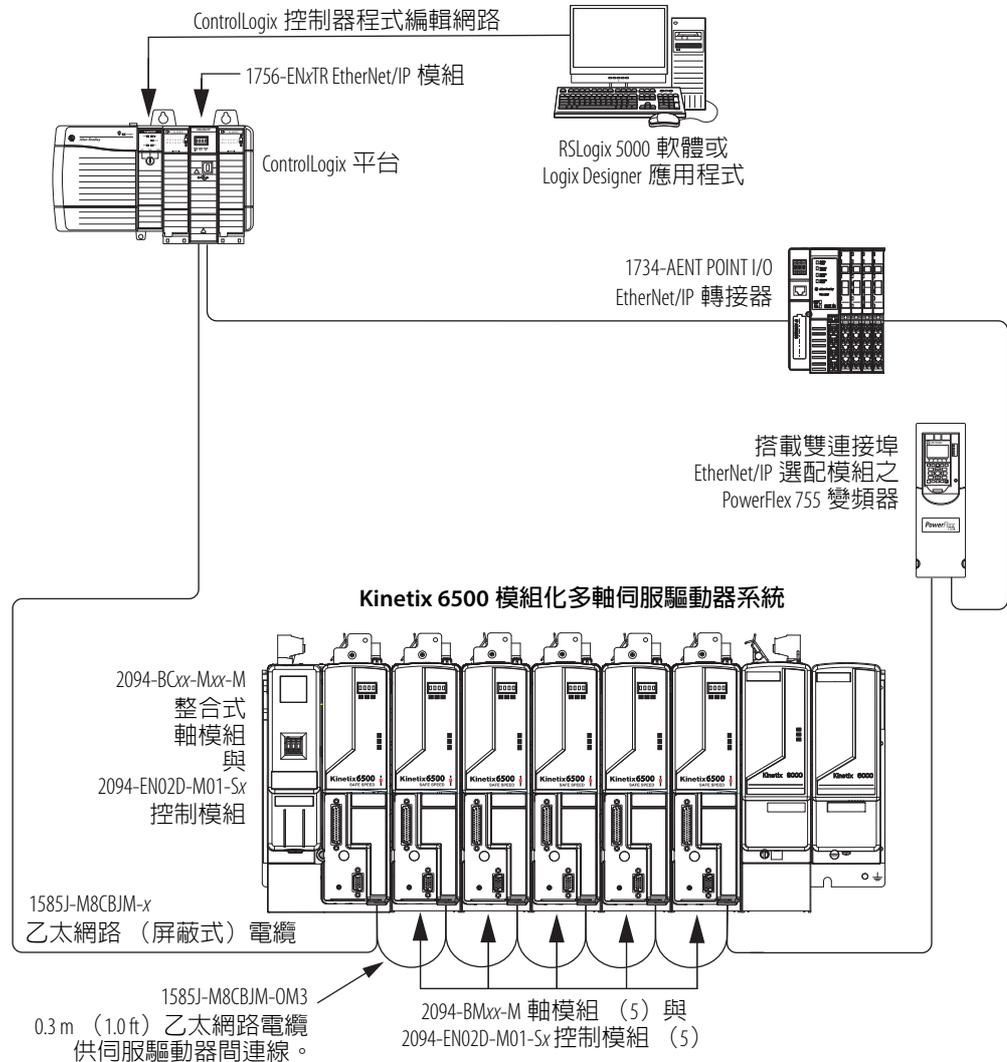
Kinetix 6500 線性通訊（EtherNet/IP 網路）



在此範例中，裝置採用裝置層環狀（DLR）拓樸連接。DLR 拓樸可容錯。舉例來說，若環中有裝置斷線，則環中其餘裝置會保持通訊。

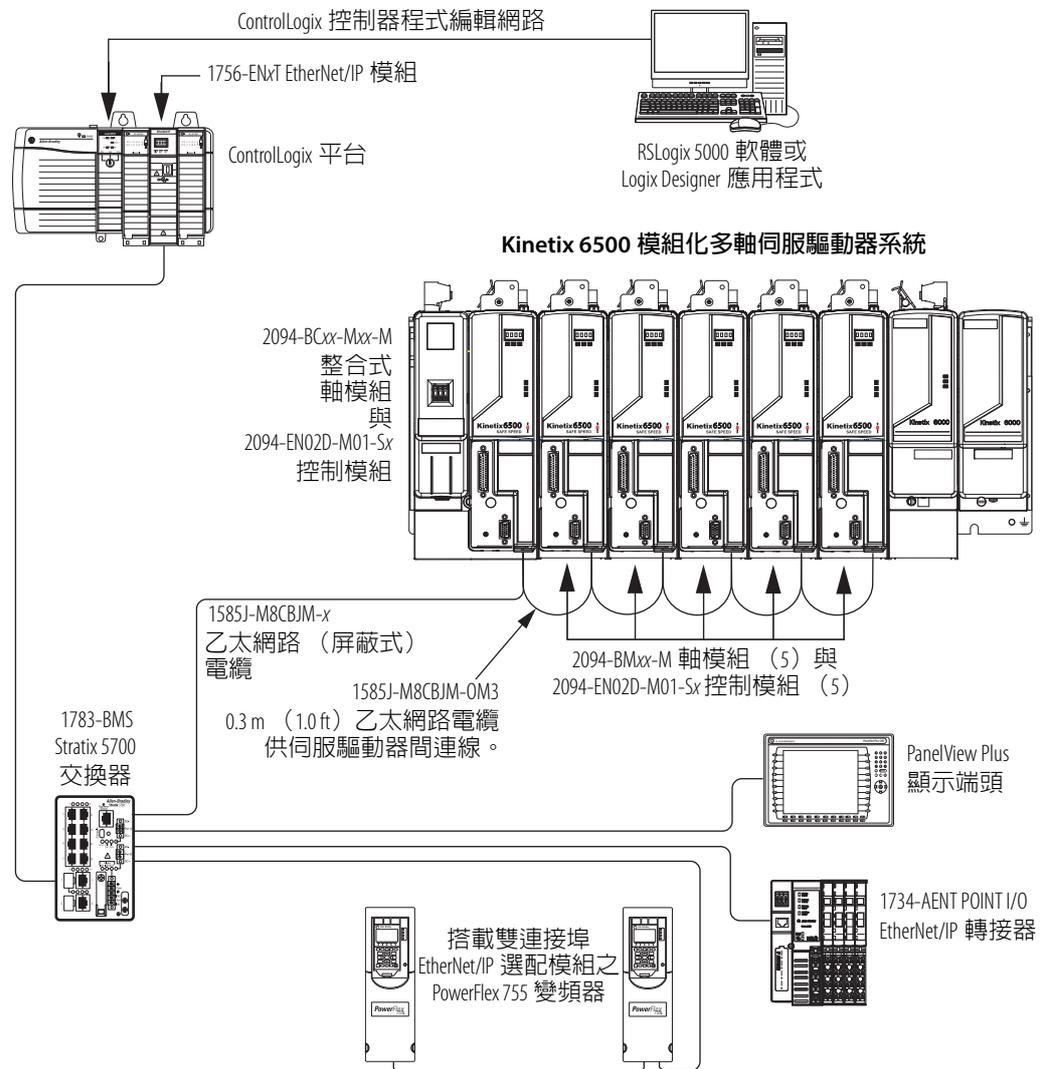
- DLR 支援高達 64 具裝置。
- DLR 環中的所有裝置均必須有雙埠連線或使用 1783-ETAP 模組在環中連線。

Kinetix 6500 環狀通訊（EtherNet/IP 網路）



在此範例中，所有裝置皆以星形拓樸連結。每句裝置接直接連結到交換器，因此本拓樸可容錯。2094 電源軌模組與其他裝置各自運作。損失其中一裝置並不影響其他裝置的運作。

Kinetix 6500 星形通訊 (EtherNet/IP 網路)



旋轉運動效能規格

這些旋轉馬達系列相容於 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器。

旋轉馬達系列	頁次
MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達	79
MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達	81
MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級馬達	82
Kinetix 6000M (Bulletin MDF) 內建伺服驅動器馬達 (食品級) 馬達	82
MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達	83
MP 系列 (Bulletin RDB) 直接驅動馬達	83

如欲查詢 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及轉矩/速度曲線，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的馬達/伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至

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

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPL 效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPL 效能規格 (續)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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
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
				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
			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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPM 馬達效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPF 馬達效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

Bulletin MDF 內建伺服驅動器馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000M (非制動) 馬達的效能規格

IDM 伺服驅動器馬達 型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000M IPIM 模組
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	

搭配 Kinetix 6000M (制動) 馬達的效能規格

IDM 伺服驅動器馬達 型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000M IPIM 模組
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	

效能規格資料與曲線反映出典型系統在 40 °C (104 °F) 環境與額定線路電壓下的正常系統效能表現。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin RDB 馬達效能規格

馬達型號	基本 速度 rpm	最大 速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

線性運動效能規格

這些線性運動系列相容於 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器。

線性運動系列	頁次
LDAT 系列整合線性推進器	84
MP 系列 (Bulletin MPAS) 整合式線性平台	88
MP 系列 (Bulletin MPAR) 電動滾筒	88
MP 系列 (Bulletin MPPI) 重載電動滾筒	89
LDC 系列鐵芯線性馬達	90

如欲查詢 Kinetix 6200 及 Kinetix 6500 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及力量／速度曲線，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的致動器／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 LDAT 系列效能規格

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
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							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
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		11.4		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	378 (85)	34.2	1093 (246)	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	2094-BM02-M
LDAT-S054020-DBx ... LDAT-S054050-DBx	5.00					2.53	
LDAT-S054010-EBx	4.4					6.2	
LDAT-S054020-EBx ... LDAT-S054050-EBx	5.0	2.05					

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
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							

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 70) (續)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器	
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 ... LDAT-S102090-DBx	5.0					1.91		
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2.6	2.9	702 (158)	10.5	1935 (435)	0.96	2094-BMP5-M	
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6		31.5		1935 (435)	2.41	2094-BM02-M
LDAT-S103020-DBx ... LDAT-S103090-DBx	5.0						2.93	
LDAT-S103010-EBx ... LDAT-S103090-EBx	1.8		2.9		10.5		0.92	

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 100) (續)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
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	2.7	5.7		21.0		2.07	2094-BM01-M
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2094-BM03-M
LDAT-S106020-DBx	5.0					5.87	
LDAT-S106090-DBx						2.94	2094-BM02-M
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7	8.6		31.5		2.94	2094-BM02-M

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6200/6500 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2094-BM01-M
LDAT-S152020-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152090-DBx						0.87	
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	39.1
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3	1306 (294)	19.5	3597 (809)	1.78	2094-BM01-M
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx				3.6		16.3	59.4
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1	1997 (449)	19.8	5469 (1229)	2.71	2094-BM01-M

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPAS 效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2094-BMP5-M
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2094-BMP5-M
MPAS-B8xxxF-ALMO2C	5000 (200) ⁽³⁾	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) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 GMC-ID002。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPAR 效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 Bulletin MPAI 效能規格

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的效能規格（滾珠螺絲）

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
			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	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	2094-BM01-M
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	2094-BM01-M
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)		

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器效能規格（滾軸螺絲）

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
			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	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	2094-BM01-M
MPAI-B4300RM3								
MPAI-B4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3	393 (15)							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器的 LDC 系列效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達額定 輸出 kW	Kinetix 6200/ Kinetix 6500 400V 級 伺服驅動器
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		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2094-BM01-M		
LDC-C075300-DHT	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) 該數值代表無冷卻（低值）與水冷（高值）間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

Kinetix 6000 多軸伺服驅動器



Kinetix 6000 多軸伺服驅動器提供極度簡便性，即使處理最高要求的應用系統也能快速、輕鬆且成本低廉。提供進階控制功能以及創新設計及安裝功能，Kinetix 6000 伺服驅動器可大幅提升系統效能，同時節省時間及成本。精巧尺寸、簡化配線及易於使用的元件，都讓 Kinetix 6000 伺服驅動器成為原始機器設備製造商及終端用戶的最佳選擇。Kinetix 6000 伺服驅動器的指標應用系統包含包裝、物料搬運、轉換以及配件管理系統。

Kinetix 6000 伺服驅動器系列為 Kinetix 整合運動控制解決方案的一部分。

Kinetix 6000 多軸伺服驅動器功能

- 多軸伺服驅動器系統搭配 SERCOS 介面上的整合運動控制
- 經 TÜV 認證：符合 EN ISO 13849 之 PLe、Cat 3 與符合 IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 61062 之 SIL CL3
 - 安全扭力切斷控制
- 195...265V AC 三相（200V 級）輸入
- 324...528V AC 三相（400V 級）輸入
 - 加強峰值表現可達連續電流額定值的 250%
- 程式編輯用 RSLogix 5000 軟體或 Logix Designer 應用程式（梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖）
- Kinetix 整合運動控制與 ControlLogix 或 CompactLogix 控制器
- 高解析度絕對，多迴轉及單迴轉位置編碼器回授；回授專用輔助軸

如欲比較伺服驅動器系列的伺服驅動器功能，請參閱[第 28 頁](#)，伺服驅動器。

Kinetix 6000 伺服驅動器元件

Kinetix 6000 伺服驅動器系統包括下列必要元件：

- 一組內建軸模組（IAM 或主 IAM）
- 至多七組軸模組
- 一組電源軌
- 一至八組旋轉馬達、線性馬達或線性致動器
- 一至八組馬達電源及回授電纜
- 低高度接頭配件組（懸垂未用的回授電纜必要零件）
- 二至九組序列即時通訊系統光纖電纜

Kinetix 6000 系統也可包含一或多組內建軸模組作為追隨 IAM（以及相關的軸模組、電源軌、馬達、電纜與接頭為該應用系統必要零件）。

Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達（IDM）系統為搭載 Kinetix 6000 伺服驅動器的選用配備

- 每個 IDM 系統有一個 Kinetix 6000M IDM 電源介面模組（IPIM）
- Bulletin 2094 電源軌上最多 4 個 IPIM 模組
- 每個 IPIM 模組最多連接 16 個內建伺服驅動器馬達（IDM）單元

下列元件為選配：

- 一組分流模組、2094-BSP2 與選配 Bulletin 1394 外部被動分流模組
- 2094-PRF、插槽填充物模組
- Bulletin 2094 線路介面模組（LIM）
- Bulletin 2090 電阻制動模組（RBM）
- Bulletin 1336 外部被動分流模組（動態制動）
- 2090-XXLF 交流線路濾波器（CE 必要）

有關 Kinetix 6000 伺服驅動器系統要求的詳細資訊，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

Kinetix 6000 伺服驅動器選擇

伺服驅動器模組	伺服驅動器型號	連續額定輸出	
		轉換器 (A _{DC})	變流器 (A, 0-pk)
內建軸模組 (IAM), 200V 級	2094-AC05-MP5-S	3 kW, 10 A	1.2 kW, 5 A
	2094-AC05-M01-S	3 kW, 10 A	1.9 kW, 9 A
	2094-AC09-M02-S	6 kW, 19 A	3.4 kW, 15 A
	2094-AC16-M03-S	11.3 kW, 36 A	5.5 kW, 25 A
	2094-AC32-M05-S	22.5 kW, 71 A	11.0 kW, 49 A
內建軸模組 (IAM), 400V 級	2094-BC01-MP5-S	6 kW, 9 A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BC01-M01-S	6 kW, 9 A	3.9 kW, 8.6 A
	2094-BC02-M02-S	15 kW, 23 A	6.6 kW, 14.6 A
	2094-BC04-M03-S	28 kW, 42 A	13.5 kW, 30 A
	2094-BC07-M05-S	45 kW, 68 A	22.0 kW, 49 A
軸模組 (AM), 200V 級	2094-AMP5-S	N/A	1.2 kW, 5 A
	2094-AM01-S		1.9 kW, 9 A
	2094-AM02-S		3.4 kW, 15 A
	2094-AM03-S		5.5 kW, 25 A
	2094-AM05-S		11.0 kW, 49 A
軸模組 (AM), 400V 級	2094-BMP5-S	N/A	1.8 kW, 4.0 A
	2094-BM01-S		3.9 kW, 8.6 A
	2094-BM02-S		6.6 kW, 14.6 A
	2094-BM03-S		13.5 kW, 30 A
	2094-BM05-S		22.0 kW, 49 A
2094 電源軌	2094-PRSx	可供 1、2、3、4、5、7 及 8 軸系統	
2094 IDM 電源介面模組	2094-SEPM-B24-S	400V 級, 24 A rms, 15 kW, 序列即時通訊系統, 支援最多 16 個內建伺服驅動器馬達單元	
2094 分流模組	2094-BSP2	200/400V 級, 200 W 分流模組 (安裝於電源軌)	
2094 插槽填充物模組	2094-PRF	200/400V 級, 在電源軌上蓋住未使用的插槽	

如欲查詢本出版物中未包含的 Kinetix 6000 伺服驅動器模組規格, 請參閱 Kinetix 伺服驅動器規格技術資料, 版本編號 [GMC-TD003](#)。

Kinetix 6200 伺服驅動器元件相容性

2094-BCxx-Mxx-M 及 2094-BMxx-M 電源模組包含與 2094-BCxx-Mxx-S 及 2094-BMxx-S 伺服驅動器相同的用電結構。因此，兩個伺服驅動器系列皆支援 2094-BSP2 分流模組、2094-PRF 插槽填充物模組及 2094-PRSx 電源軌。

此外，在電源軌上搭配 2094-BCxx-Mxx-S IAM 模組支援 2094-BMxx-M AM 電源模組與序列即時通訊系統介面。相反地，在電源軌上搭配 2094-BCxx-Mxx-M IAM 電源模組與序列即時通訊系統介面則支援 2094-BMxx-S AM 伺服驅動器。

重要事項 Kinetix 6500 EtherNet/IP 控制模組（型號 2094-EN02D-M01-Sx）不相容於相同 Bulletin 2094 已使用 SERCOS 介面的電源軌上之 IAM/AM 模組。

IAM/AM 模組相容性

IAM 模組	控制模組	2094-BMxx-S Kinetix 6000 AM 模組	2094-BMxx-M AM 電源模組	
			2094-SE02F-M00-Sx Kinetix 6200 控制模組	2094-EN02D-M01-Sx Kinetix 6500 控制模組
2094-BCxx-Mxx-S (系列 B 和 C)	N/A			
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源模組)	2094-SE02F-M00-Sx 序列即時通訊系統 介面	完全相容	完全相容	不相容
	2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP 網路	不相容	不相容	完全相容

如欲得知更多有關 Kinetix 6200 模組化伺服驅動器型號 2094-BCxx-Mxx-M、2094-BMxx-M 與 2094-SE02F-M00-Sx 的資料，請參閱[第 67 頁](#)，Kinetix 6200 與 Kinetix 6500 模組化伺服驅動器。

Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統相容性

搭載 Kinetix 6000（系列 B）或 Kinetix 6200 伺服驅動器之 Bulletin 2094 電源軌與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達（IDM）系統相容。內建伺服驅動器馬達電源介面模組（IPIM）安裝於電源軌並連接至最多 16 個 IDM 單元。

重要事項 Kinetix 6500 EtherNet/IP 控制模組（型號 2094-EN02D-M01-Sx）與 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統不相容。

IAM 模組相容性

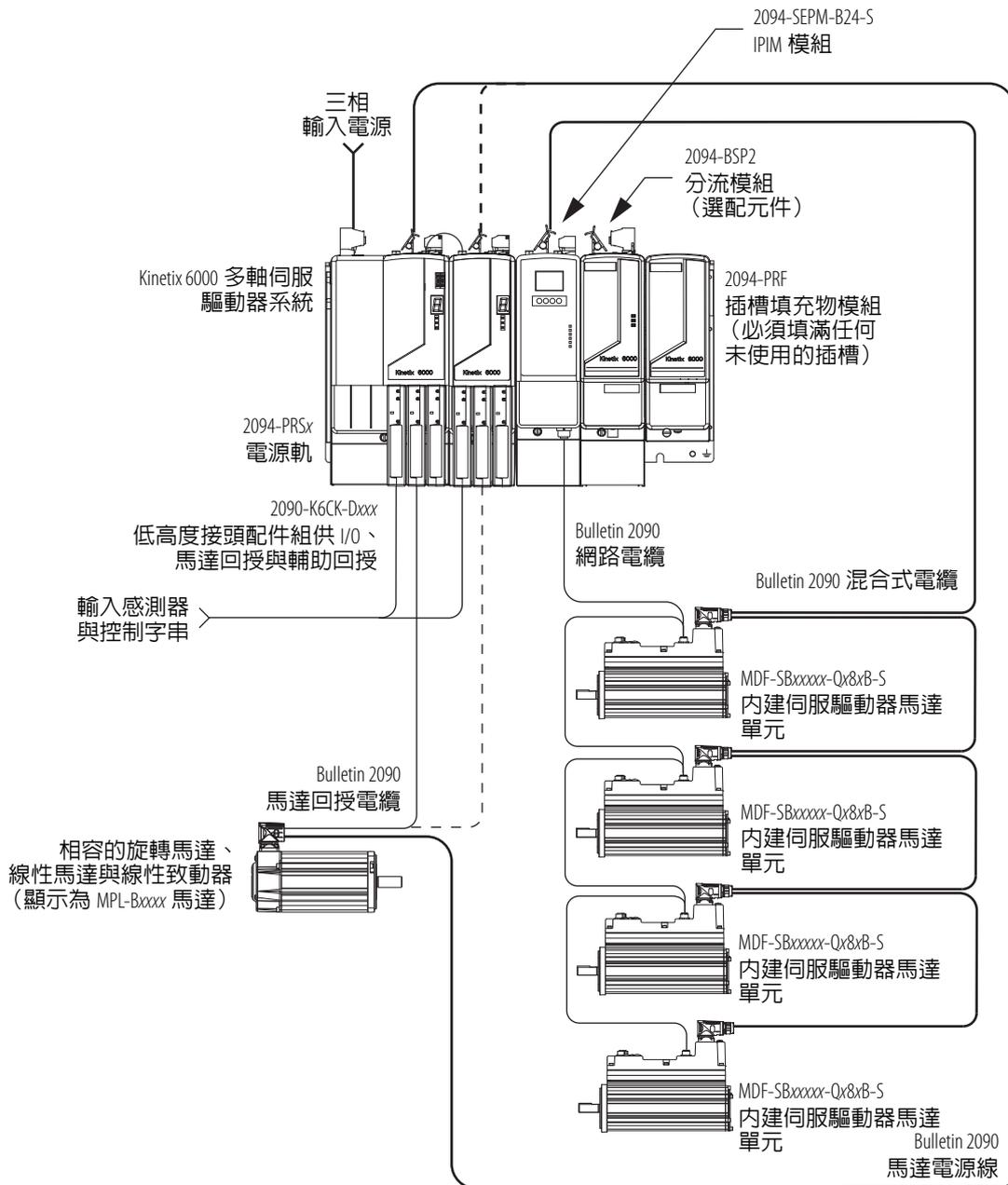
IAM 模組	控制模組	2094-SEPM-B24-S IDM 電源介面模組 (IPIM)
2094-BCxx-Mxx-S (系列 B 和 C)	N/A	
2094-BCxx-Mxx-M (IAM 電源模組)	2094-SE02F-M00-Sx 序列即時通訊系統 介面	完全相容
	2094-EN02D-M01-Sx EtherNet/IP 網路	不相容

若需更多關於 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達系統的資訊，請參閱[第 95 頁](#)，典型 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達組態。

典型 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達組態

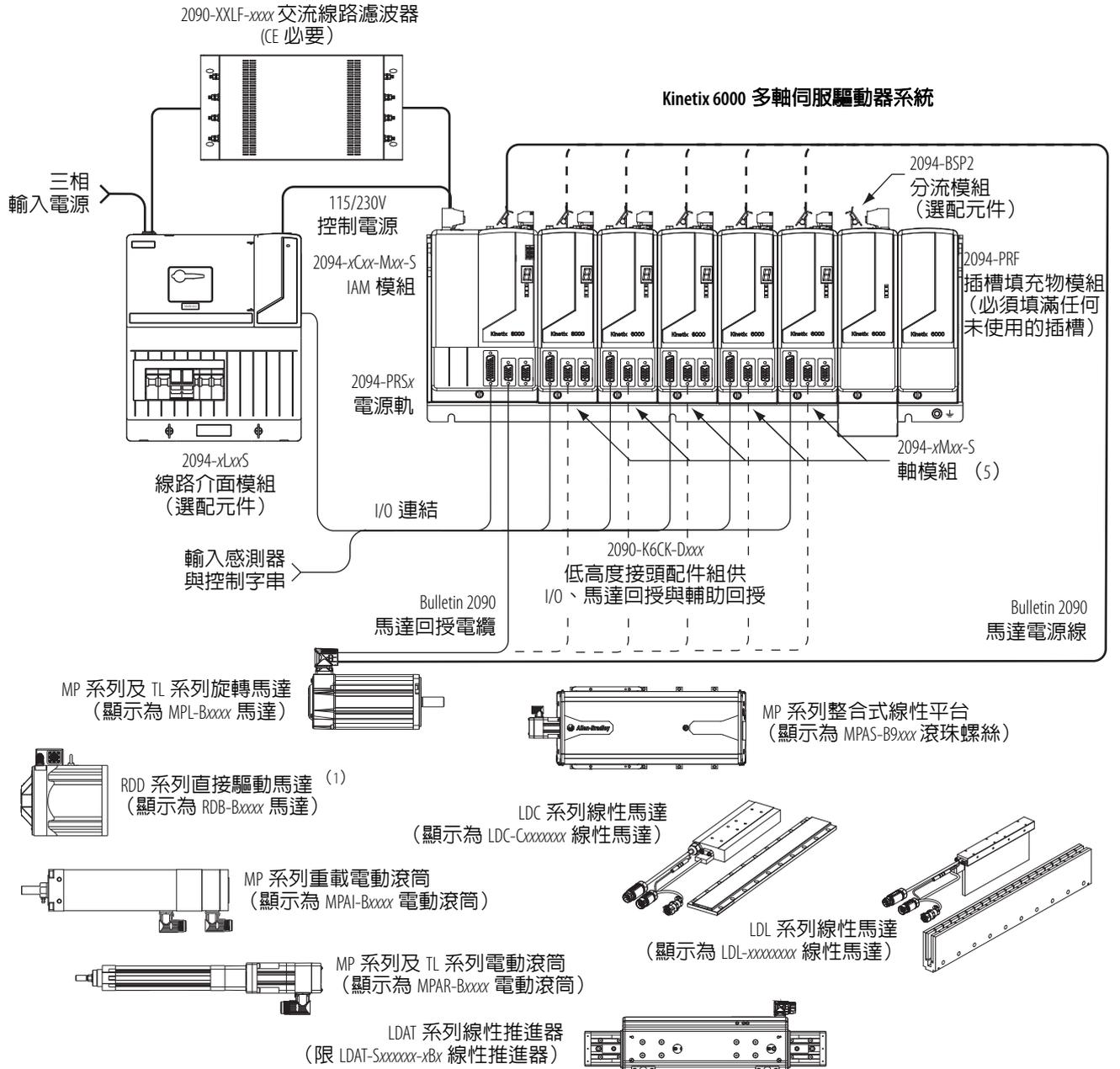
本組態呈現搭載 Kinetix 6000M 內建伺服驅動器馬達 (IDM) 系統之 Kinetix 6000 伺服驅動器的應用。IDM 電源介面模組 (IPIM) 與軸模組均包含在光纖序列即時通訊系統環狀組態中。請參閱第 99 頁，一般通訊設定的範例。

模組化伺服驅動器系統 (搭載 Kinetix 6000M IDM 系統)



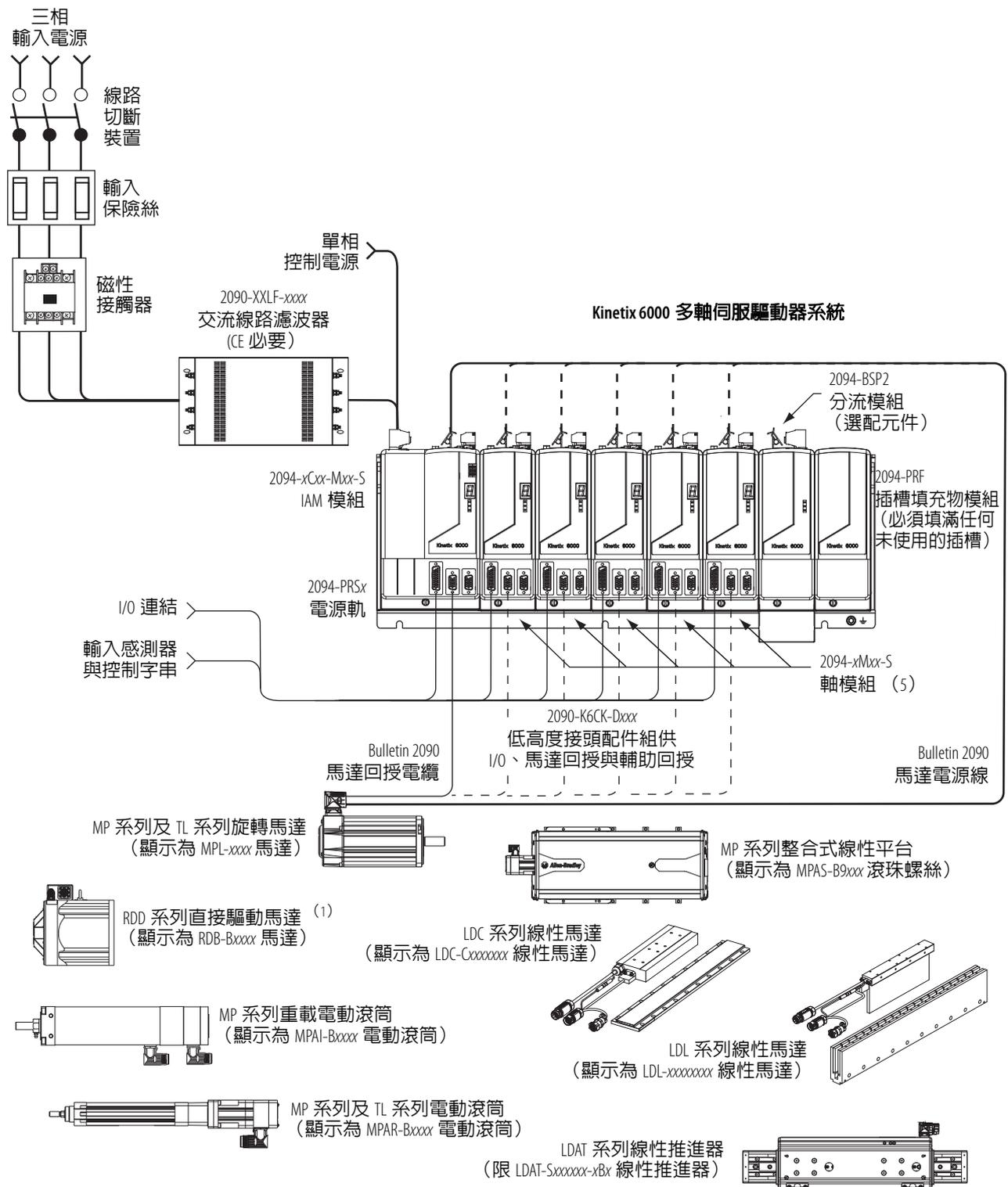
一般硬體組態

Kinetix 6000 系統 (搭配 LIM 模組)



(1) 需要 2090-K6CK-KENDAT 接頭配件組供馬達回授連結。

Kinetix 6000 系統 (無 LIM 模組)



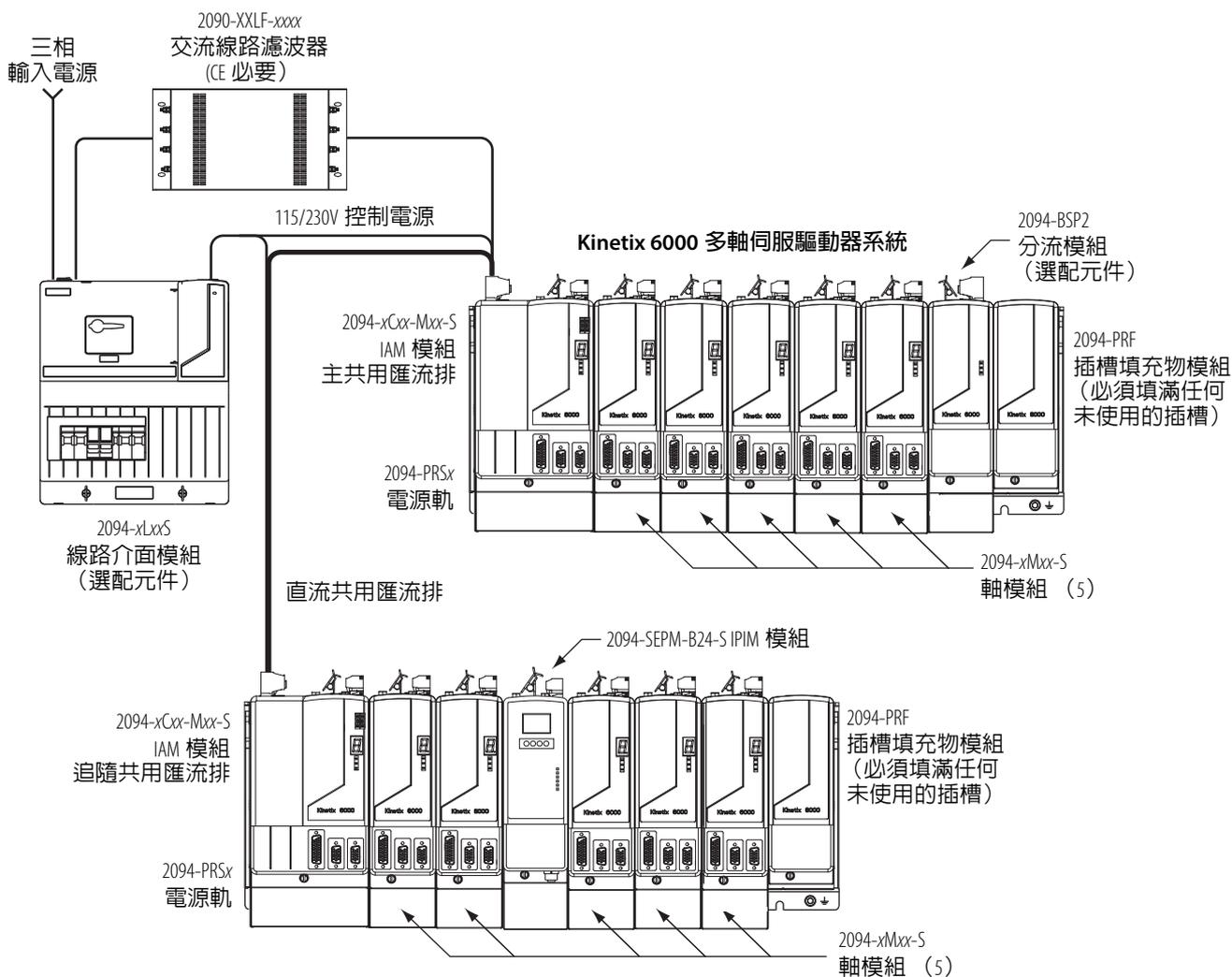
(1) 需要 2090-K6CK-KENDAT 接頭配件組供馬達回授連結。

在此系統組態中，主 IAM 模組透過直流共用匯流排連結到追隨的 IAM 模組。計畫您的盤體配置時，必須計算直流共用匯流排系統的總匯流排電容，以確定主 IAM 模組規模足以預先充電整個系統。進行此計算時，請參閱 Kinetix 6000 伺服驅動器使用手冊，版本編號 [2094-UM001](#)。

重要事項

若您系統的總匯流排電容超過主 IAM 模組預先充電額定值，在提供輸入電源的情況下，IAM 模組七段狀態將顯示錯誤代碼 E90（預先充電逾時故障）。
若要修正此狀況，必須更換更大的主 IAM 模組或移除軸模組以降低總匯流排電容。

Kinetix 6000 系統（直流共用匯流排）

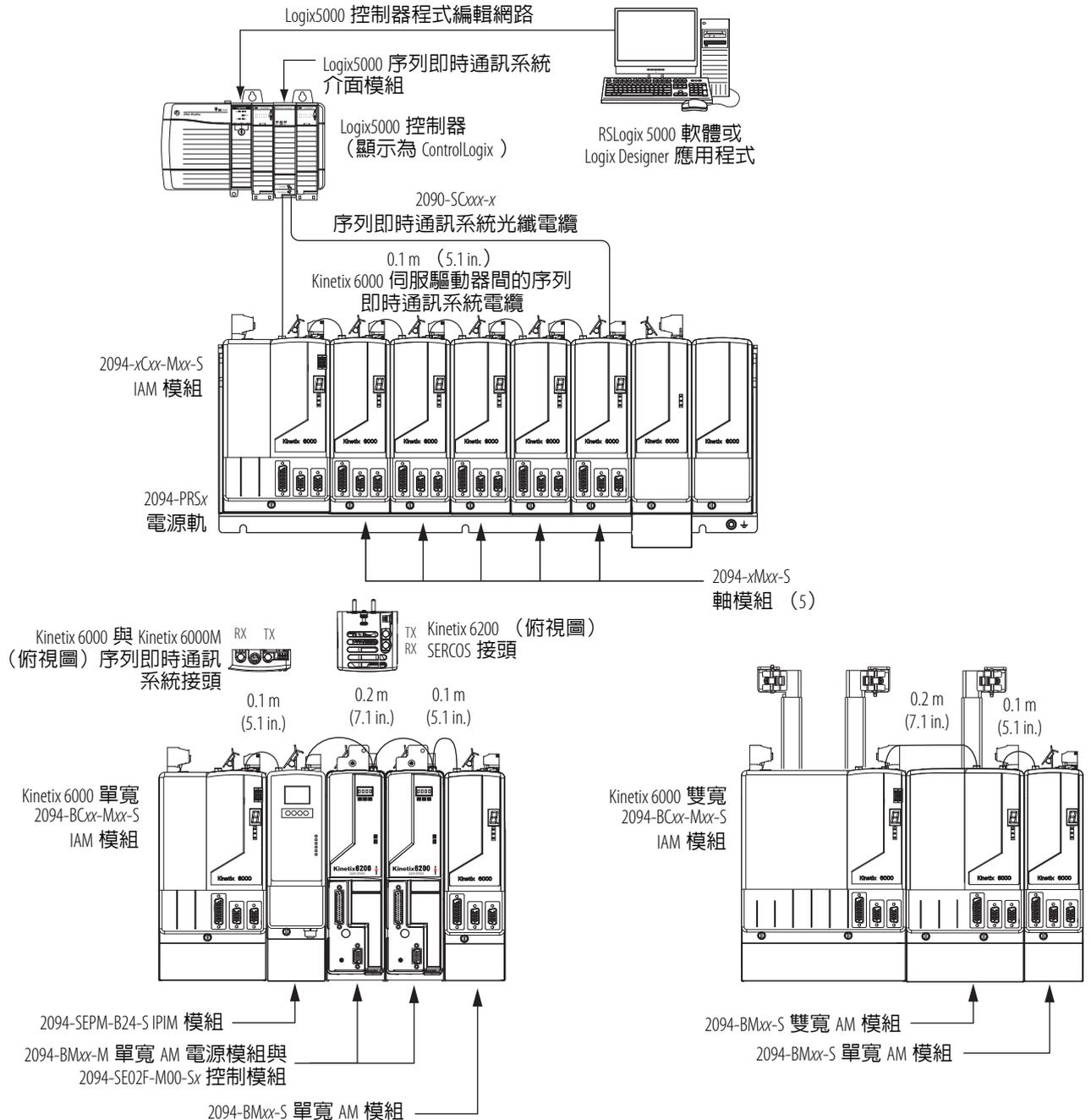


馬達和兩個三相交流與直流共用匯流排組態的其他細節已移除。

一般通訊設定

在此範例中，Kinetix 6000 及 Kinetix 6200 伺服驅動器模組存在於相同的電源軌上時，Kinetix 6000 伺服驅動器會顯示伺服驅動器間的 SERCOS 電纜長度與型號。

Kinetix 6000 伺服驅動器通訊 (序列即時通訊系統)



旋轉運動效能規格

這些旋轉馬達系列相容於 Kinetix 6000 伺服驅動器。

旋轉馬達系列	頁次
MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達	100
MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達	104
MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級馬達	107
Kinetix 6000M (Bulletin MDF) 內建伺服驅動器馬達 (食品級) 馬達	108
MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達	108
MP 系列 (Bulletin RDB) 直接驅動馬達	109
TL 系列 (Bulletin TLY) 低慣性馬達	110

如欲查詢 Kinetix 6000 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及轉矩／速度曲線，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的馬達／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPL 馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb-in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb-in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPL-B1510V	8000	0.95	0.26 (2.3)	3.10	0.77 (6.8)	0.16	2094-BMP5-S @ 150%
MPL-B1520U	7000	1.80	0.49 (4.3)	5.90	1.53 (13.3)	0.27	2094-BMP5-S @ 150%
				6.10	1.58 (13.9)		2094-BMP5-S @ 250%
MPL-B1530U	7000	2.0	0.90 (8.0)	5.90	2.34 (20.7)	0.39	2094-BMP5-S @ 150%
				7.20	2.82 (24.9)		2094-BMP5-S @ 250%
MPL-B210V	8000	1.75	0.55 (4.9)	5.80	1.52 (13.4)	0.37	2094-BMP5-S @ 150%
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	9.90	4.12 (36.4)	0.62	2094-BMP5-S @ 250%
				11.3	4.74 (41.9)		2094-BM01-S @ 150%
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	9.90	7.24 (64.0)	0.86	2094-BMP5-S @ 250%
				11.3	8.20 (73.0)		2094-BM01-S @ 150%
MPL-B310P	5000	2.4	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	2094-BMP5-S @ 150%
				7.10	3.6 (32)		2094-BMP5-S @ 250%
MPL-B320P	5000	4.5	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)	1.5	2094-BM01-S @ 150%
				14.0	8.2 (72.5)		2094-BM01-S @ 250%
MPL-B330P	5000	6.1	4.18 (37)	13.0	8.0 (71)	1.8	2094-BM01-S @ 150%
				19.0	11.1 (98)		2094-BM01-S @ 250%
MPL-B420P	5000	6.3	4.74 (42)	13.0	13.1 (116)	1.9	2094-BM01-S @ 250%
				21.8	13.4 (118)		2094-BM02-S @ 150%
				22.0	13.5 (119)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B430P	5000	9.2	6.55 (58)	21.8	14.4 (127)	2.2	2094-BM02-S @ 150%
				32.0	19.8 (175)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B4530F	3000	6.7	8.36 (74)	13.0	13.9 (123)	2.1	2094-BM01-S @ 150%
				21.0	20.3 (180)		2094-BM01-S @ 250%
MPL-B4530K	4000	9.9	8.25 (73)	21.8	15.5 (137)	2.6	2094-BM02-S @ 150%
				31.0	20.3 (179)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B4540F	3000	9.1	10.20 (90)	21.8	21.4 (189)	2.6	2094-BM02-S @ 150%
				29.0	27.1 (240)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B4560F	3000	11.8	14.0 (124)	21.8	23.3 (206)	3.2	2094-BM02-S @ 150%
				36.0	34.4 (304)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B520K	4000	11.5	10.7 (95)	21.8	17.0 (150)	3.5	2094-BM02-S @ 150%
				33.0	23.2 (205)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B540D	2000	10.5	19.4 (172)	21.8	38.8 (343)	3.4	2094-BM02-S @ 150%
				23.0	41.0 (362)		2094-BM02-S @ 250%
MPL-B540K	4000	20.4	19.4 (171)	45.0	38.1 (337)	5.4	2094-BM03-S @ 150%
				60.0	48.6 (430)		2094-BM03-S @ 250%
MPL-B560F	3000	20.6	26.8 (237)	45.0	49.3 (436)	5.5	2094-BM03-S @ 150%
				68.0	67.8 (600)		2094-BM03-S @ 250%
MPL-B580F	3000	26.0	34.0 (300)	75.0	74.6 (660)	7.1	2094-BM03-S @ 250%
				73.4	73.5 (650)		2094-BM05-S @ 150%
				94.0	87.0 (770)		2094-BM05-S @ 200%

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPL-B580J	3800	32.0	34.0 (301)	73.4 94.0	66.6 (589) 81.0 (716)	7.9	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B640F	3000	30.0 32.0	34.4 (304) 34.4 (304) 36.7 (325)	45.0 65.0	50.4 (446) 72.3 (640)	6.1	2094-BM03-S @ 150% 2094-BM03-S @ 250% 2094-BM05-S @ 150%
MPL-B660F	3000	38.5	48.0 (425)	73.4 96.0	81.0 (716) 101 (895)	6.1	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B680D	2000	30.0 34.0	55.4 (490) 62.8 (556)	75.0 73.4 94.0	125 (1105) 124 (1098) 152 (1350)	9.3	2094-BM03-S @ 250% 2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B680F	3000	47.9	60.0 (531)	73.4 96.0	85.4 (755) 108 (960)	7.5	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B680H	3500	48.9	58.0 (513)	97.8	107 (947)	7.5	2094-BM05-S @ 200%
MPL-B860D	2000	47.3	83.0 (735)	73.4 95.5	120 (1065) 152 (1350)	12.5	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B880C	1500	47.5	110 (973)	73.4 97.5	157 (1387) 203 (1800)	12.6	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B960B	1200	42.5	130 (1150)	73.4 94.0	190 (1684) 231 (2050)	12.7	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%
MPL-B980B	1000	40.0	162 (1440)	73.4 94.0	235 (2077) 278 (2460)	15.2	2094-BM05-S @ 150% 2094-BM05-S @ 200%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPM 馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPM-B1151F	3000	5000	2.71	2.3 (20.3)	5.9	4.3 (38.0)	0.75	2094-BMP5-S @ 150%
					9.9	6.6 (58.4)		2094-BMP5-S @ 250%
MPM-B1151T	6000	7000	5.62	2.3 (20.3)	13.0	4.1 (36.3)	0.90	2094-BM01-S @ 150%
					20.5	5.8 (51.3)		2094-BM01-S @ 250%
MPM-B1152C	1500	3000	3.61	5.0 (44.2)	5.9	7.2 (63.7)	1.20	2094-BMP5-S @ 150%
					10.0	11.3 (100)		2094-BMP5-S @ 250%
					12.4	13.5 (119)		2094-BM01-S @ 150%
MPM-B1152F	3000	5200	6.17	5.0 (44.2)	13.0	9.0 (79.6)	1.40	2094-BM01-S @ 150%
					21.1	13.3 (118)		2094-BM01-S @ 250%
MPM-B1152T	6000	7000	11.02	5.0 (44.2)	21.8	8.5 (75.2)	1.40	2094-BM02-S @ 150%
					36.5	13.1 (116)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1153E	2250	3500	6.21	6.5 (57.5)	21.5	13.0 (115)	1.40	2094-BM01-S @ 150%
					21.6	19.7 (174)		2094-BM01-S @ 250%
MPM-B1153F	3000	5500	9.20	6.4 (56.6)	21.8	14.4 (127)	1.40	2094-BM02-S @ 150%
					32.0	19.7 (174)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1153T	6000	7000	15.95	6.4 (56.6)	45.0	14.5 (128)	1.45	2094-BM03-S @ 150%
MPM-B1302F	3000	4500	8.57	6.6 (58.4)	13.0	8.9 (78.8)	1.65	2094-BM01-S @ 150%
					21.5	13.0 (115)		2094-BM01-S @ 250%
MPM-B1302M	4500	6000	12.57	6.6 (58.4)	21.8	9.9 (87.6)	1.65	2094-BM02-S @ 150%
					32.4	13.3 (118)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1302T	6000	7000	16.83	6.0 (53.1)	36.5	11.8 (104)	1.65	2094-BM02-S @ 250%
				6.7 (59.3)	43.4	13.3 (118)		2094-BM03-S @ 150%
MPM-B1304C	1500	2750	7.00	10.3 (91.1)	13.0	17.6 (156)	2.00	2094-BM01-S @ 150%
					21.5	26.4 (233)		2094-BM01-S @ 250%
MPM-B1304E	2250	4000	10.75	10.2 (90.3)	21.8	19.0 (168)	2.20	2094-BM02-S @ 150%
					34.2	27.1 (240)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1304M	4500	6000	19.02	10.4 (92.0)	45.0	21.5 (190)	2.20	2094-BM03-S @ 150%
					60.6	27.1 (240)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1651C	1500	3500	10.21	11.4 (101)	21.8	19.4 (172)	2.50	2094-BM02-S @ 150%
					29.2	23.2 (205)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1651F	3000	5000	17.75	11.4 (101)	45.0	21.6 (191)	2.50	2094-BM03-S @ 150%
					50.9	23.2 (205)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1651M	4500	5000	22.46	11.3 (100)	45.0	18.8 (166)	2.50	2094-BM03-S @ 150%
					56.8	21.4 (189)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1652C	1500	2500	11.51	16.4 (145)	21.8	28.7 (254)	3.80	2094-BM02-S @ 150%
					33.6	40.2 (356)		2094-BM02-S @ 250%
MPM-B1652E	2250	3500	20.94	21.1 (187)	45.0	38.4 (340)	4.30	2094-BM03-S @ 150%
					60.5	48.0 (425)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1652F	3000	4500	28.74	21.1 (187)	73.4	41.1 (364)	4.30	2094-BM05-S @ 150%
					84.1	48.0 (424)		2094-BM05-S @ 200%

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (續)

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPM-B1653C	1500	2500	20.05	26.7 (236)	45.0	55.0 (487)	4.60	2094-BM03-S @ 150%
					59.2	67.7 (599)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1653E	2250	3500	27.00	26.8 (237)	45.0	42.5 (376)	5.10	2094-BM03-S @ 150%
					72.9	62.0 (549)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B1653F	3000	4000	34.94	31.0 (274)	73.4	47.8 (423)	5.10	2094-BM05-S @ 150%
					94.3	56.0 (495)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2152C	1500	2500	27.4	36.7 (325)	45.0	60.3 (534)	5.60	2094-BM03-S @ 150%
					55.4	72.2 (639)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B2152F	3000	4500	43.54	34.1 (302)	73.4	56.2 (497)	5.90	2094-BM05-S @ 150%
					97.8	72.3 (495)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2152M	4500	5000	44.58	34.1 (302)	73.4	51.0 (451)	5.90	2094-BM05-S @ 150%
					76.3	52.9 (468)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2153B	1250	2000	24.06	48.0 (425)	45.0	80.0 (708)	6.80	2094-BM03-S @ 150%
					60.0	101 (894)		2094-BM03-S @ 250%
MPM-B2153E	2250	3000	39.63	47.9 (424)	73.4	79.4 (703)	7.20	2094-BM05-S @ 150%
					97.8	101 (894)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2153F	3000	3800	43.86	45.6 (403)	73.4	75.0 (664)	7.20	2094-BM05-S @ 150%
					97.8	99.0 (875)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2154B	1250	2000	35.46	62.7 (555)	73.4	121 (1071)	6.90	2094-BM05-S @ 150%
					97.8	154 (1362)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2154E	2250	3000	43.68	55.9 (495)	73.4	87.7 (776)	7.50	2094-BM05-S @ 150%
					97.8	112 (990)		2094-BM05-S @ 200%
MPM-B2154F	3000	3300	44.40	56.2 (497)	73.4	78.8 (697)	7.50	2094-BM05-S @ 150%
					83.6	88.0 (778)		2094-BM05-S @ 200%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPF 馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
MPF-A310P	5000	4.50	1.58 (14.0)	10.5	2.91 (25.7)	0.73	2094-AMPS-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

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPF-B310P	5000	2.30	1.6 (14)	5.90	3.2 (28)	0.77	2094-BMP5-S @ 150%
				7.10	3.6 (32)		2094-BMP5-S @ 250%
MPF-B320P	5000	4.00	2.90 (26)	5.90	3.9 (34)	1.5	2094-BMP5-S @ 150%
		4.24	3.10 (27)	13.0	7.5 (66)		2094-BM01-S @ 150%
				14.0	7.8 (69)		2094-BM01-S @ 250%
MPF-B330P	5000	5.70	4.18 (37)	13.0	8.2 (72)	1.6	2094-BM01-S @ 150%
				19.0	11.1 (98)		2094-BM01-S @ 250%
MPF-B430P	5000	9.20	6.55 (58)	21.8	14.2 (125)	2.0	2094-BM02-S @ 150%
				32.0	19.8 (175)		2094-BM02-S @ 250%
MPF-B4530K	4000	9.90	8.25 (73)	21.8	15.4 (136)	2.4	2094-BM02-S @ 150%
				31.0	20.3 (179)		2094-BM02-S @ 250%
MPF-B4540F	3000	9.10	10.20 (90)	21.8	21.4 (189)	2.5	2094-BM02-S @ 150%
				29.0	27.1 (240)		2094-BM02-S @ 250%
MPF-B540K	4000	20.5	19.4 (171)	45.0	37.9 (335)	4.1	2094-BM03-S @ 150%
				60.0	48.6 (430)		2094-BM03-S @ 250%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

Bulletin MDF 內建伺服驅動器馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000M (非制動) 馬達的效能規格

IDM 伺服驅動器馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000M IPIM 模組
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	

搭配 Kinetix 6000M (制動) 馬達的效能規格

IDM 伺服驅動器馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000M IPIM 模組
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	

效能規格資料與曲線反映出典型系統在 40 °C (104 °F) 環境與額定線路電壓下的正常系統效能表現。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPS-B330P	5000	4.9	3.60 (32)	13.0	8.2 (72.5)	1.3	2094-BM01-S @ 150%
				19.0	11.0 (97.2)		2094-BM01-S @ 250%
MPS-B4540F	3000	7.1	8.1 (72)	21.5	22.8 (202)	1.4	2094-BM01-S @ 250%
				21.8	23.2 (205)		2094-BM02-S @ 150%
				26.0	27.1 (240)		2094-BM02-S @ 250%
MPS-B560F	3000	17.0	21.5 (190)	45.0	49.2 (435)	3.5	2094-BM03-S @ 150%
				68.0	67.8 (600)		2094-BM03-S @ 250%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin RDB 馬達效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
RDB-B21519	750	1235	9.90	31.2 (276)	21.8	66.8 (591)	3.64	2094-BM02-S @ 150%
					27.3	83.1 (735)		2094-BM02-S @ 250%
RDB-B2151C	1500	2125	17.3	31.3 (277)	45.0	80.2 (710)	5.23	2094-BM03-S @ 150%
					46.4	82.8 (733)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B21529	750	1035	12.2	43.4 (384)	21.8	76.8 (680)	4.33	2094-BM02-S @ 150%
					32.8	111 (982)		2094-BM02-S @ 250%
RDB-B2152C	1500	2125	23.5	43.4 (384)	45.0	80.4 (711)	6.41	2094-BM03-S @ 150%
					63.2	111 (982)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B21539	750	1250	15.8	51.5 (456)	45.0	130 (1150)	5.34	2094-BM03-S @ 150%
					47.9	137 (1212)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B2153C	1500	2250	29.4	51.5 (456)	75.0	125 (1106)	5.87	2094-BM03-S @ 250%
					73.4	122 (1080)		2094-BM05-S @ 150%
					82.6	137 (1212)		2094-BM05-S @ 200%
RDB-B29014	200	450	5.9	48.9 (167)	13.0	89.2 (789)	1.97	2094-BM01-S @ 150%
					17.6	110 (973)		2094-BM01-S @ 250%
RDB-B29016	375	785	10.0	48.9 (167)	21.8	86.6 (766)	3.18	2094-BM02-S @ 150%
					31.0	110 (973)		2094-BM02-S @ 250%
RDB-B29019	750	1500	19.1	48.9 (167)	45.0	90.8 (803)	3.63	2094-BM03-S @ 150%
					58.7	110 (973)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B29024	200	435	10.7	97.8 (865)	21.8	159 (1407)	3.33	2094-BM02-S @ 150%
					33.0	214 (1894)		2094-BM02-S @ 250%
RDB-B29026	375	885	21.9	97.8 (865)	45.0	161 (1425)	4.05	2094-BM03-S @ 150%
					67.2	214 (1894)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B29029	750	1200	36.2	97.5 (863)	97.8	195 (1726)	4.05	2094-BM05-S @ 200%
RDB-B29034	200	500	17.4	140 (1239)	45.0	274 (2425)	5.16	2094-BM03-S @ 150%
					56.6	321 (2841)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B29036	375	750	26.0	140 (1239)	73.4	290 (2566)	5.49	2094-BM05-S @ 150%
					84.9	318 (2814)		2094-BM05-S @ 200%
RDB-B29039	750	1000	48.9	113 (1000)	97.8	194 (1717)	4.41	2094-BM05-S @ 200%
RDB-B41014	200	385	17.8	183 (1619)	45.0	317 (2805)	5.20	2094-BM03-S @ 150%
					51.2	340 (3009)		2094-BM03-S @ 250%
RDB-B41016	375	700	33.2	183 (1619)	73.4	292 (2584)	4.83	2094-BM05-S @ 150%
					95.5	339 (3000)		2094-BM05-S @ 200%
RDB-B41018	625	700	48.9	175 (1549)	97.8	271 (2398)	4.83	2094-BM05-S @ 200%
RDB-B41024	200	365	31.5	330 (2929)	73.4	593 (5248)	7.29	2094-BM05-S @ 150%
					95.5	690 (6107)		2094-BM05-S @ 200%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin TLY 馬達效能規格

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器效能規格（非制動）

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器	
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	1.23 (10.9)	10.5	2.07 (18.3)	0.44	2094-AMP5-S	
		5.50	1.30 (11.5)	15.5	3.05 (27.0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.69	2094-AM01-S	
		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.86	2094-AM01-S	
		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

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器效能規格（制動）

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器	
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	1.16 (10.3)	10.5	2.07 (18.3)	0.32	2094-AMP5-S	
		4.95	1.16 (10.3)	15.5	3.05 (27.0)		2094-AM01-S	
TLY-A2530P	5000	8.50	2.20 (19.5)	17.0	4.18 (37.0)	0.55	2094-AM01-S	
		10.0	2.60 (23.0)	21.0	5.20 (46.0)		2094-AM02-S	
TLY-A2540P		8.50	2.48 (22.0)	17.0	4.97 (44.0)	0.66	2094-AM01-S	
		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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

線性運動效能規格

這些線性運動系列相容於 Kinetix 6000 伺服驅動器。

線性運動系列	頁次
LDAT 系列整合線性推進器	112
MP 系列 (Bulletin MPAS) 整合式線性平台	119
MP 系列 (Bulletin MPAR) 電動滾筒	120
MP 系列 (Bulletin MPAL) 重載電動滾筒	121
LDC 系列鐵芯線性馬達	123
LDL 系列無鐵線性馬達	125

如欲查詢 Kinetix 6000 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及力量／速度曲線，請參閱 Kinetix 6000 及 Kinetix 6200/6500 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM003](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的致動器／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 LDAT 系列效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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						0.95	
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						0.65	
LDAT-S033040-EBx						0.65	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器	
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	5.00					1.01		
LDAT-S052040-DBx								
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70) (續)

線性推進器 型號	速率, 最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	速率, 最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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	1388 (312)	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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S031010-DBx	2.4	4.8	81 (18)	12.2	168 (38)	0.20	2094-BM01-S@150%
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-S@150%
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-S@150%
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-S@150%
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)	0.67	2094-BM01-S@150%
LDAT-S033020-EBx	4.7					0.87	
LDAT-S033030-EBx	5.0					0.91	
LDAT-S033040-EBx						0.91	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S051010-DBx	2.8	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.34	2094-BMP5-S @ 150%
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-S @ 150%
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	11.4	11.4	1093 (246)	0.80	2094-BMP5-S @ 150%
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	2094-BM02-S @ 150%
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	11.4	1093 (246)	1.04	2094-BMP5-S @ 150%
LDAT-S054010-DBx	4.4	12.4	509 (114)	45.5	1453 (327)	2.26	2094-BM02-S @ 150%
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	22.7	22.7	1453 (327)	2.05	2094-BM01-S @ 150%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S072010-DBx	3.9	6.0	364 (82)	22.0	1055 (237)	1.37	2094-BM01-S @ 150%
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-S @ 150%
LDAT-S072020-EBx ... LDAT-S072070-EBx							

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70) (續)

線性推進器 型號	速率, 最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S073010-DBx	4.4	9.0	554 (125)	32.8	1576 (354)	2.27	2094-BM02-S @ 150%
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-S @ 150%
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-S @ 150%
LDAT-S076020-DBx ... LDAT-S076070-DBx						3.18	
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx						3.5	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	速率, 最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S102010-DBx	3.4	5.7	456 (103)	21.0	1289 (290)	1.44	2094-BM01-S @ 150%
LDAT-S102020-DBx	4.4					1.74	
LDAT-S102030-DBx ... LDAT-S102040-DBx ... LDAT-S102050-DBx ... LDAT-S102090-DBx	5.0					1.91	
LDAT-S102010-EBx ... LDAT-S102090-EBx	2.6	2.9		10.5		0.96	2094-BMP5-S @ 150%
LDAT-S103010-DBx	3.8	8.6	702 (158)	31.5	1935 (435)	2.41	2094-BM02-S @ 150%
LDAT-S103020-DBx ... LDAT-S103030-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	929 (209)	42.0	2578 (580)	3.76	2094-BM02-S @ 150%
LDAT-S104020-DBx ... LDAT-S104030-DBx ... LDAT-S104090-DBx	5.0					4.29	
LDAT-S104010-EBx ... LDAT-S104090-EBx	2.7					2.07	

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 100) (續)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S106010-DBx	4.5	17.3	1403 (315)	63.0	3871 (870)	5.41	2094-BM03-S @ 150%
LDAT-S106020-DBx ... LDAT-S106090-DBx	5.0					5.87	
LDAT-S106010-EBx ... LDAT-S106090-EBx	2.7					2.94	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	速率，最大 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
LDAT-S152010-DBx	3.2	5.3	643 (145)	19.5	1799 (404)	1.76	2094-BM01-S @ 150%
LDAT-S152020-DBx ... LDAT-S152090-DBx	3.5					1.89	
LDAT-S152010-EBx ... LDAT-S152090-EBx	1.8					0.87	
LDAT-S153010-DBx ... LDAT-S153090-DBx	3.6	8.0	978 (220)	29.1	2680 (602)	2.87	2094-BM01-S @ 150%
LDAT-S153010-EBx ... LDAT-S153090-EBx	1.2	2.7		9.1		0.80	2094-BMP5-S @ 150%
LDAT-S154010-DBx ... LDAT-S154090-DBx	3.5	10.7	1306 (294)	39.1	3597 (809)	3.83	2094-BM02-S @ 150%
LDAT-S154010-EBx ... LDAT-S154090-EBx	1.8	5.3		19.5		1.78	2094-BM01-S @ 150%
LDAT-S156010-DBx ... LDAT-S156090-DBx	3.6	16.3	1997 (449)	59.4	5469 (1229)	5.85	2094-BM03-S @ 150%
LDAT-S156010-EBx ... LDAT-S156090-EBx	1.8	8.1		19.8		2.71	2094-BM01-S @ 150%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPAS 效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2094-AMP5-S
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2094-AMP5-S
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	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-ALM02C		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-ALM02C		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) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 [GMC-TD002](#)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2094-BMP5-S @ 150%
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	3.30	462 (104)	5.90	865 (194)	0.62	2094-BMP5-S @ 150%
				6.60	968 (218)		2094-BMP5-S @ 250%
MPAS-B8xxxF-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	3.50	189 (42.5)	5.90	281 (63.2)	0.527	2094-BMP5-S @ 150%
				9.30	456 (103)		2094-BMP5-S @ 250%
MPAS-B8xxxF-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	5.90	272 (61.1)	0.475	2094-BMP5-S @ 150%
				8.37	399 (89.7)		2094-BMP5-S @ 250%
MPAS-B9xxxL-ALM02C		3.40	285 (64.1)	5.90	433 (97.3)	0.768	2094-BMP5-S @ 150%
				9.10	680 (153)		2094-BMP5-S @ 250%
MPAS-B9xxxL-ALMS2C		3.03	245 (55.1)	5.90	424 (95.3)	0.69	2094-BMP5-S @ 150%
				8.19	601 (135)		2094-BMP5-S @ 250%

(1) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 [GMC-TD002](#)。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 與伺服驅動器於 50°C (122°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPAR 效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-AMPS-S
MPAR-A1xxxE	500	2.16	280 (62.9)	2.48	350 (78.7)	0.140	2094-AMPS-S
MPAR-A2xxxC	250	2.42	420 (94.4)	2.72	525 (118)	0.105	2094-AMPS-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

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
MPAR-B1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2094-BMPS-S @ 150%
MPAR-B1xxxE	500	1.49	280 (62.9)	1.71	350 (78.7)	0.140	2094-BMPS-S @ 150%
MPAR-B2xxxC	250	1.67	420 (94.4)	1.90	525 (118)	0.105	2094-BMPS-S @ 150%
MPAR-B2xxxF	640	3.29	640 (144)	3.93	800 (180)	0.410	2094-BMPS-S @ 150%
MPAR-B3xxxE	500	5.16	2000 (450)	6.17	2500 (562)	1.00	2094-BM01-S @ 150%
MPAR-B3xxxH	1000	6.13	1300 (292)	6.79	1625 (365)	1.30	2094-BM01-S @ 150%

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 Bulletin MPAI 效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (滾珠螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
			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	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	188 (7.3)							
MPAI-A3150EM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3300EM3	559 (22)							
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	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4150EM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3	559 (22)							
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)		

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (滾軸螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
			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	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	176 (6.9)							
MPAI-A3150SM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3300SM3	559 (22)							
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	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4150SM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3	559 (22)							
MPAI-A4450SM3	393 (15)							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (滾珠螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
			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-S @ 150%
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-S @ 150%
MPAI-B3076EM1	610 (24)		814 (183)	645 (145)		2570 (578)	2094-BMP5-S @ 250%	
MPAI-B3150CM3	279 (11)	2.81	4003 (900)	3176 (714)	4.30	4448 (1000)	0.39	2094-BMP5-S @ 150%
MPAI-B3300CM3	188 (7.3)							
MPAI-B3450CM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	7.07	4003 (900)		2094-BMP5-S @ 250%
MPAI-B3150EM3	376 (15)							
MPAI-B3300EM3								
MPAI-B3450EM3								
MPAI-B4150CM3	279 (11)	5.61	7784 (1750)	6179 (1389)	8.68	8896 (2000)	0.43	2094-BM01-S @ 150%
MPAI-B4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-B4450CM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	14.14	7784 (1750)		2094-BM01-S @ 250%
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	2094-BM01-S @ 150%
MPAI-B5xxxEM3	400 (15.6)		6562 (1475)	5208 (1171)	16.70	13,122 (2950)	2094-BM01-S @ 250%	

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (滾軸螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
			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-S @ 250%
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-S @ 250%
MPAI-B3300RM3	176 (6.9)							
MPAI-B3450RM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-B3150SM3	353 (14)							
MPAI-B3300SM3								
MPAI-B3450SM3								
MPAI-B4150RM3	279 (11)	5.61	7340 (1650)	5827 (1310)	14.14	14,679 (3300)	0.43	2094-BM01-S @ 250%
MPAI-B4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-B4450RM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-B4150SM3	393 (15)							
MPAI-B4300SM3								
MPAI-B4450SM3								

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 LDC 系列效能規格

搭配 Kinetix 6000 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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		7.7...11.5		348...523 (78...117)			22.9
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7	11.5	2094-AMP5-S				
LDC-C075300-DHT	10.0 (32.8)	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
LDC-C150600-DHT	21.1...31.7		1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2094-AM05-S

(1) 該數值代表無冷卻 (低值) 與水冷 (高值) 間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 6000 400V 級 伺服驅動器
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-S @ 150%
LDC-C030200-DHT		8.1...12.2	148...222 (33...50)	24.3	375 (84)	0.74...1.11	2094-BM02-S @ 250%
LDC-C030200-EHT		4.1...6.1		12.1			2094-BM01-S @ 150%
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-S @ 150%
LDC-C050200-DHT		7.9...11.8	240...359 (54...81)	23.3	600 (135)	1.20...1.79	2094-BM02-S @ 250%
LDC-C050200-EHT		3.9...5.9		11.6			2094-BM01-S @ 150%
LDC-C050300-DHT		11.8...17.7	363...544 (82...122)	35.9	941 (212)	1.81...2.72	2094-BM02-S @ 250%
LDC-C050300-EHT		3.9...5.9		12.0			2094-BM01-S @ 150%
LDC-C075200-DHT		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61
LDC-C075200-EHT	3.8...5.7		11.5		2094-BM01-S @ 150%		
LDC-C075300-DHT	11.5...17.2		523...784 (117...176)	35.6	1368 (308)	2.61...3.92	2094-BM02-S @ 250%
LDC-C075300-EHT	3.8...5.7			11.9			2094-BM01-S @ 150%
LDC-C075400-DHT	15.3...23.0		697...1045 (157...235)	47.4	1824 (410)	3.48...5.22	2094-BM03-S @ 250%
LDC-C075400-EHT	7.7...11.5			23.7			2094-BM02-S @ 250%
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-S @ 250%
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			2094-BM01-S @ 150%
LDC-C100400-DHT		14.8...22.2	899...1349 (202...303)	45.7	2356 (530)	4.49...6.74	2094-BM03-S @ 250%
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1		22.8			2094-BM02-S @ 250%
LDC-C100600-DHT		22.2...33.3	1349...2023 (303...455)	68.5	3534 (794)	6.74...10.11	2094-BM03-S @ 250%
LDC-C100600-EHT		11.1...16.7		34.3			2094-BM02-S @ 250%
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-S @ 150%
LDC-C150400-EHT		7.0...10.6		22.6			2094-BM02-S @ 250%
LDC-C150600-DHT		21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2094-BM03-S @ 250%
LDC-C150600-EHT		10.6...15.8		33.9			2094-BM02-S @ 250%

(1) 該數值代表無冷卻 (低值) 與水冷 (高值) 間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 6000 伺服驅動器的 LDL 系列效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 6000 200V 級 伺服驅動器
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) 該數值代表無冷卻（低值）與水冷（高值）間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 與伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

備註：

Kinetix 300 及 Kinetix 350 EtherNet/IP 伺服驅動器



Kinetix 300
伺服驅動器

Kinetix 300 EtherNet/IP 索引伺服驅動器提供一符合成本效益的單軸式解決方案，供低軸數的運動控制應用系統使用。Kinetix 300 伺服驅動器可與 CompactLogix 控制器連結並操作以支援整合式架構，或與 MicroLogix 控制器連接並操作，提供元件運動解決方案。整套機器使用單一標準 EtherNet/IP 網路，包括運動、控制、I/O 及 HMI，能夠簡化配線，降低整體配置成本，並能輕鬆整合至製造及企業系統。此外，安全扭力切斷功能也能協助保護人員，同時提升機器產能。



Kinetix 350
伺服驅動器

Kinetix 350 單軸式 EtherNet/IP 伺服驅動器研發目的為藉由簡化單一網路上控制器整套解決方案的整合系統，為您的運動控制器提供擴充能力。Kinetix 350 伺服驅動器可連接並操作 ControlLogix 與 CompactLogix 控制器，支援 EtherNet/IP 網路上的整合運動控制。與系統結合之後，它們可提供符合成本效益的運動解決方案，帶來現代產業競爭所需的優秀的性能表現及擴充能力。Kinetix 350 的設計精巧，盤體空間需求更少且可輕易連接。此外，您也可以在所有機器產品組合中的整合式產品上重複使用代碼，減少安裝及啓用時間。

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器功能

- 低複雜度運動應用系統的單軸解決方案
- 簡單類比、PTO 或 EtherNet/IP 索引控制的靈活控制架構（Kinetix 300 伺服驅動器）
- EtherNet/IP 網路上的整合運動控制（Kinetix 350 伺服驅動器）
- 單一網路上整套控制器解決方案的簡化整合系統，包括 HMI、PAC、I/O 與運動
- 自動更換裝置（ADR）記憶體模組
- 經 TÜV 認證：符合 EN ISO 13849 之 PLd、Cat 3 與符合 IEC 61508、EN 61800-5-2 與 EN 61062 之 SIL CL2
 - 安全扭力切斷控制
- 多用途輸入電壓範圍：
 - 100 與 200V 級交流，單相
 - 200V 級單相與三相
 - 400V 級交流，三相
- 處於全速的 2097-V31PRx（100V 級型號）伺服驅動器 200V 級馬達
- 2097-V32PRx（200V 級型號）含整合交流（EMC）線性濾波器
- 高解析度絕對，多迴轉及單迴轉位置編碼器回授、主要齒輪傳動模式輔助軸

如欲分辨 Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器的功能，請參閱 [第 128 頁](#)。

Kinetix 300 EtherNet/IP 索引伺服驅動器功能

- 索引
 - 五種索引類型
 - S 形曲線及梯形移動
 - 32 種索引功能
- EtherNet/IP 的指令控制
 - 速度和電流
 - 絕對及增量位置，有或無登錄
- 電子齒輪傳動
- 類比輸入控制
- 步驟及方向控制
- ControlLogix 1756-L7x 或 1756-L7xS 可程式化自動控制器（PAC），搭載 1756-ENxT 乙太網路模組
- CompactLogix 5370 或 1769-L3x 控制器（PAC），搭載 RSLogix 5000 軟體與外掛設定檔可用於整合式架構解決方案
- CompactLogix 1768-L4x 或 1768-L4xS 控制器（PAC），搭載 1768-ENBT 乙太網路模組
- MicroLogix 1100 或 1400 可程式邏輯控制單元（PLC），搭載內建網頁伺服器可進行組態與診斷
- Micro850 控制器（PLC），搭載簡單機械整合工作坊軟體

Kinetix 350 單軸式 EtherNet/IP 伺服驅動器功能

- EtherNet/IP 網路搭配 CIP 運動技術能在標準乙太網路上提供即時、封閉迴路的運動控制功能
- 完全相容於線性及星形組態拓樸
- 獲得使用 ControlLogix L6 與 L7 控制器進行 Kinetix 整合運動控制的好處
- 支援在 EtherNet/IP 網路上進行整合運動控制之 CompactLogix 5370 控制器與 RSLogix 5000 軟體（20.00.00 或更新之版本）或 Logix Designer 應用程式
- 程式編輯用 RSLogix 5000 軟體或 Logix Designer 應用程式（梯形邏輯、結構化文字與順序功能圖）

如欲比較伺服驅動器系列的功能，請參閱[第 28 頁](#)，伺服驅動器。

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器元件

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器系統包括下列必要元件：

- 一組 2097-V3xxx (Kinetix 300) 伺服驅動器或 2097-V3xxx-LM (Kinetix 350) 伺服驅動器
- 一組伺服馬達或線性致動器
- 一組馬達電源及馬達回授電纜
- 一組 2090-K2CK-D15M 低高度接頭配件組（懸垂未用的回授電纜必要零件）
- 一組 2097-TB1 I/O 端子台擴充模組
- 1585J-M8CBJM-x（屏蔽式）乙太網路電纜

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器系統也可包含下列選配元件：

- 一組 2097-Fx 或 2090-XXLF-TC116 交流線路濾波器
- 一組 2097-Rx 分流電阻器

有關 Kinetix 300 及 350 伺服驅動器系統要求的詳細資訊，請參閱 Kinetix 300 及 350 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM004](#)。

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器產品選型

Kinetix 300 伺服驅動器型號	Kinetix 350 伺服驅動器型號	輸入電壓	連續輸出功率 kW	連續輸出電流 A 0-pk	功能
2097-V31PR0	2097-V31PR0-LM	120/240V AC rms，單相 ⁽¹⁾	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> 120V 倍流模式 安全扭力切斷
2097-V31PR2	2097-V31PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR0	2097-V32PR0-LM	240V ACrms，單相 ⁽¹⁾	0.40	2.8	<ul style="list-style-type: none"> 內建交流線路濾波器 安全扭力切斷
2097-V32PR2	2097-V32PR2-LM		0.80	5.7	
2097-V32PR4	2097-V32PR4-LM		1.70	11.3	
2097-V33PR1	2097-V33PR1-LM	120V ACrms，單相， 240V ACrms，單相 ⁽¹⁾ ， 240V ACrms，三相	0.50	2.8	安全扭力切斷
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	480V AC rms，三相	1.00	2.8	
2097-V34PR5	2097-V34PR5-LM		2.00	5.7	
2097-V34PR6	2097-V34PR6-LM		3.00	8.5	

(1) 預期透過 240V 單相輸入可得到和 240V 三相輸入所得到的馬達效能（請參閱下表）。

使用 240V 輸入電壓進行 Kinetix 300 與 Kinetix 350 伺服驅動器操作

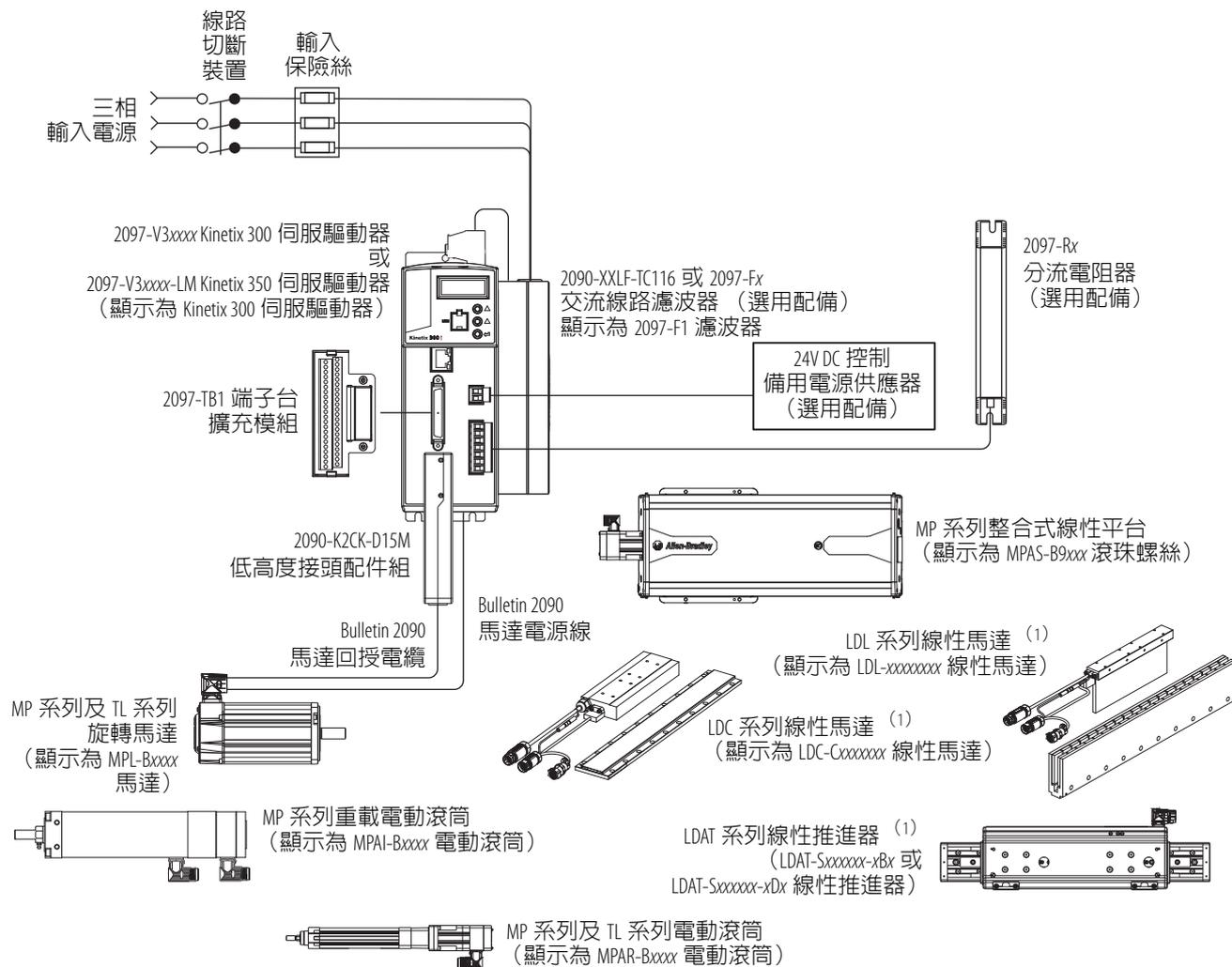
使用 240V 輸入 進行三相操作	使用 240V 輸入 進行單相操作		連續輸出電流 A 0-pk	峰值輸出電流 A 0-pk
2097-V33PR1-xx	2097-V32PR0-xx	2097-V31PR0-xx	2.8	8.5
2097-V33PR3-xx	2097-V32PR2-xx	2097-V31PR2-xx	5.7	17.0
2097-V33PR5-xx	2097-V32PR4-xx	N/A	11.3	33.9

如欲查詢本出版物中未包含的 Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器模組規格，請參閱 Kinetix 伺服驅動器規格技術資料，版本編號 [GMC-TD003](#)。

一般硬體組態

此一般硬體組態會說明 Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器系統可用的伺服驅動器、馬達、致動器及運動控制配件使用方式。

Kinetix 300/350 伺服驅動器系統

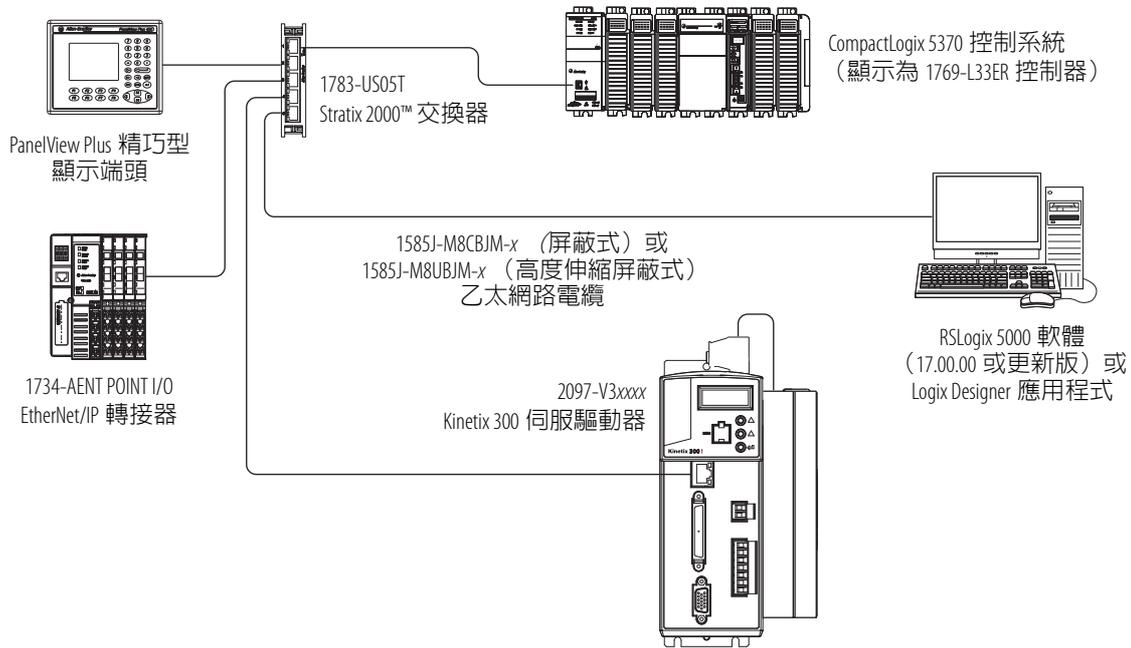


(1) LDC 系列與 LDL 系列線性馬達以及 LDAT 系列線性推進器均僅相容於 Kinetix 300 伺服驅動器。

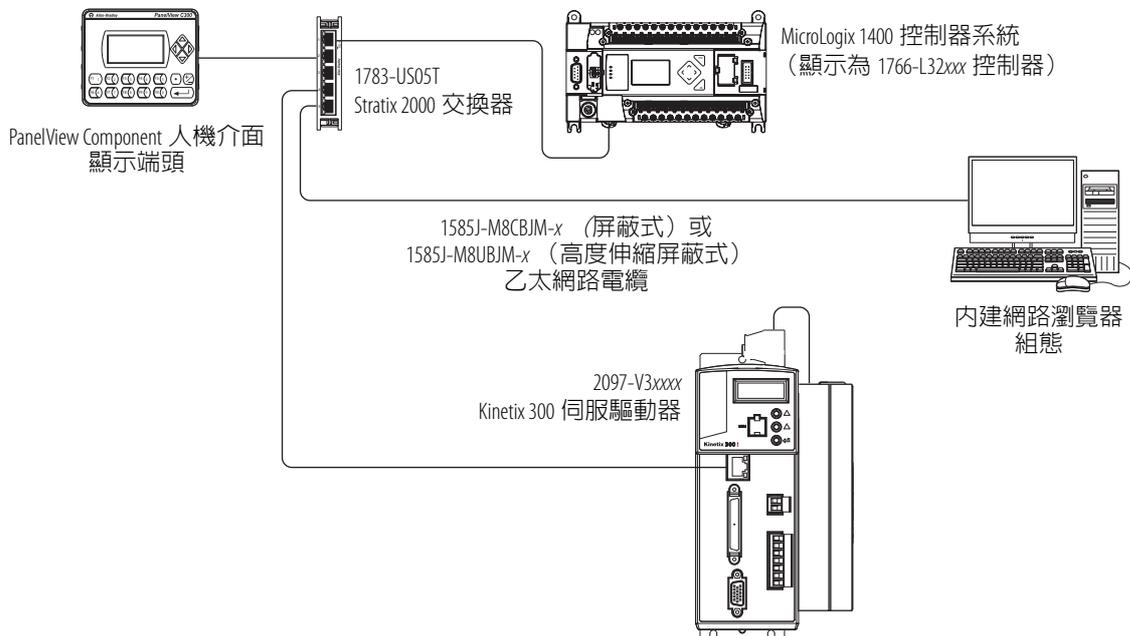
一般通訊設定

Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器採用 EtherNet/IP 網路設定 Logix5000 模組。

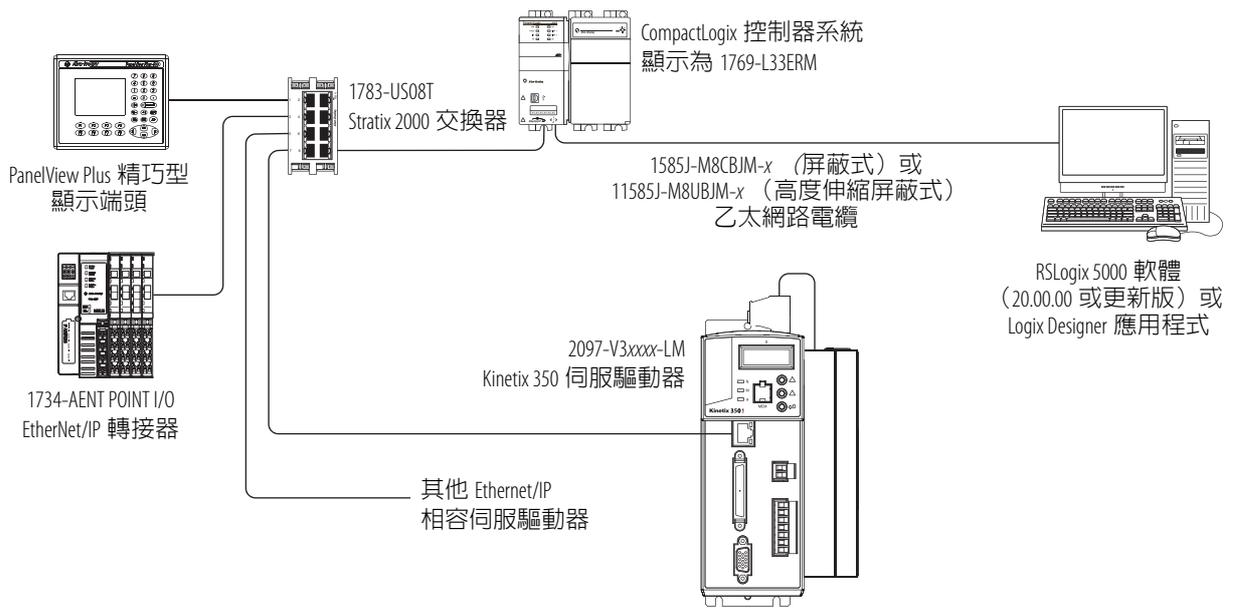
搭載 CompactLogix 控制器 (PAC) 的 Kinetix 300 伺服驅動器系統



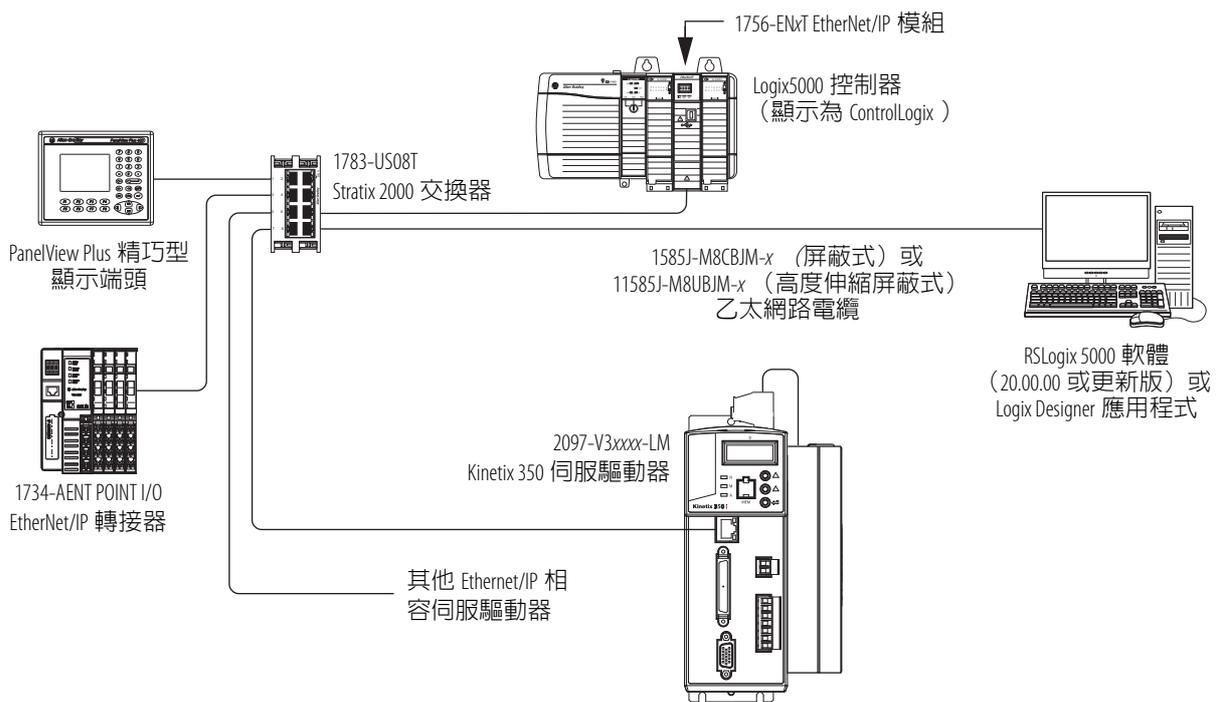
搭載 MicroLogix 控制器 (PLC) 的 Kinetix 300 伺服驅動器系統



搭載 CompactLogix 控制器 (PAC) 平台的 Kinetix 350 伺服驅動器系統



搭載 ControlLogix 控制器 (PAC) 平台的 Kinetix 350 伺服驅動器系統



旋轉運動效能規格

這些旋轉馬達系列相容於 Kinetix 300/350 伺服驅動器。

旋轉馬達系列	頁次
MP 系列 (Bulletin MPL) 低慣性馬達	133
MP 系列 (Bulletin MPM) 中慣性馬達	135
MP 系列 (Bulletin MPF) 食品級馬達	136
MP 系列 (Bulletin MPS) 不銹鋼馬達	135
TL 系列 (Bulletin TLY) 低慣性馬達	137

如欲查詢 Kinetix 300/350 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及轉矩/速度曲線，請參閱 Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM004](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的馬達/伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPL 馬達效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級，單相) 伺服驅動器的效能規格

旋轉馬達	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 單相伺服驅動器
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	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-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	
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	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPL-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 及伺服驅動器於 40°C (104°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A (0-pk)	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相同步驅動器
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	

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A (0-pk)	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 400V 級, 三相同步驅動器
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	2097-V34PR5-xx
MPL-B220T	6000	3.30	1.61 (14.2)	11.3	4.74 (41.9)	0.62	
MPL-B230P	5000	2.60	2.10 (18.6)	11.3	8.20 (73.0)	0.86	2097-V34PR3-xx
MPL-B310P	5000	2.4	1.58 (14)	7.1	3.61 (32)	0.77	
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 及伺服驅動器於 40°C (104°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPM 馬達效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 三相伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	基本速度 rpm	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 400V 級， 三相伺服驅動器
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPS 馬達效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 三相伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 300/350 400V 級， 三相伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPF 馬達效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A (0-pk)	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
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
MPF-A320P	5000	9.0	3.05 (27)	29.5	7.91 (70)	1.3	2097-V32PR4-xx

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A (0-pk)	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A (0-pk)	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A (0-pk)	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 400V 級, 三相伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin TLY 馬達效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (非制動)

馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。搭載絕對高解析度編碼器的 TLY-AxxxT-B 馬達額定值為 5000 rpm。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (非制動)

馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。搭載絕對高解析度編碼器的 TLY-AxxxT-B 馬達額定值為 5000 rpm。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 及伺服驅動器於 40°C (104°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (制動)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定 輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。搭載絕對高解析度編碼器的 TLY-AxxxT-B 馬達額定值為 5000 rpm。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (制動)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
TLY-A110x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。搭載絕對高解析度編碼器的 TLY-AxxxT-B 馬達額定值為 5000 rpm。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

線性運動效能規格

這些線性運動系列相容於 Kinetix 300/350 伺服驅動器。

線性運動系列	頁次
LDAT 系列整合線性推進器	140
MP 系列 (Bulletin MPAS) 整合式線性平台	146
MP 系列 (Bulletin MPAR) 電動滾筒	147
MP 系列 (Bulletin MPAL) 重載電動滾筒	148
TL 系列 (Bulletin TLAR) 電動滾筒	151
LDC 系列鐵芯線性馬達	152
LDL 系列無鐵線性馬達	155

如欲查詢 Kinetix 300/350 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及力量／速度曲線，請參閱 Kinetix 300 及 Kinetix 350 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM004](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的致動器／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 300 伺服驅動器的 LDAT 系列效能規格

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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		

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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	5.0	1.01						
LDAT-S052010-Exx ... LDAT-S052050-Exx	2.6	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.50	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2	2097-V33PR3

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 50) (續)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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	N/A	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		

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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		
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		
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		
LDAT-S076010-Exx ... LDAT-S076070-Exx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2097-V33PR5 2097-V32PR4	2097-V33PR5

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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	N/A	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	N/A	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	N/A	2097-V33PR3
LDAT-S106010-Exx ... LDAT-S106090-Exx	1.3	8.6	1403 (315)	31.5	3871 (870)	1.28	N/A	2097-V33PR5

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	最大速率 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器	
							單相操作	三相操作
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	N/A	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	N/A	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	N/A	2097-V33PR5

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	最大速率 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器 三相操作
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							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	最大速率 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器 三相操作
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		11.4		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)	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	最大速率 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器 三相操作
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		11.0		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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	最大速率 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器 三相操作
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		10.5	0.92
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	最大速率 460V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 460V AC kW	Kinetix 300 (400V 級) 伺服驅動器 三相操作
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPAS 效能規格

重要事項 Kinetix 300 與 Kinetix 350 伺服驅動器相容於 MPAS-Axxxx-VxxSxA（滾珠螺絲）平台。僅 Kinetix 300 伺服驅動器與 MPAS-Axxxx-ALMx2C（直接驅動）平台相容。

搭配 Kinetix 300/350（200V 級，單相）伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 單相伺服驅動器
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	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) ⁽²⁾	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	2097-V33PR3-xx 2097-V32PR2-xx 2097-V31PR2-xx
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	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-ALM02C		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-ALM02C		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) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 [GMC-TD002](#)。

搭配 Kinetix 300/350（200V 級，三相）伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 三相伺服驅動器
MPAS-Axxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	3.09	521 (117)	6.10	1212 (272)	0.37	2097-V33PR3-xx
MPAS-Axxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	4.54	462 (104)	9.10	968 (218)	0.62	
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	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-ALM02C		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-ALM02C		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) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 [GMC-TD002](#)。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40°C (104°F) 及伺服驅動器於 40°C (104°F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

重要事項 Kinetix 300 與 Kinetix 350 伺服驅動器相容於 MPAS-Bxxxx-VxxSxA（滾珠螺絲）平台。僅 Kinetix 300 伺服驅動器與 MPAS-Bxxxx-ALMx2C（直接驅動）平台相容。

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 400V 級， 三相同步驅動器
MPAS-Bxxxx1-V05SxA	200 (7.9) ⁽¹⁾	1.75	521 (117)	3.50	1212 (272)	0.37	2097-V34PR3-xx
MPAS-Bxxxx2-V20SxA	1124 (44.3) ⁽²⁾	3.30	462 (104)	6.60	968 (218)	0.62	2097-V34PR5-xx
MPAS-B8xxxL-ALM02C	5000 (200) ⁽³⁾	3.50	189 (42.5)	9.30	456 (103)	0.527	2097-V34PR5
MPAS-B8xxxL-ALMS2C		3.15	159 (35.7)	8.37	399 (89.7)	0.475	
MPAS-B9xxxL-ALM02C		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) 900 mm 衝程長度最大速度為 176 mm/s (6.9 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 143 mm/s (5.6 in/s)。

(2) 780 mm 衝程長度最大速度為 889 mm/s (35.0 in/s)。900 mm 衝程長度最大速度為 715 mm/s (28.2 in/s)。1020 mm 衝程長度最大速度為 582 mm/s (22.9 in/s)。

(3) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 GMC-1D002。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin MPAR 效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級，單相) 伺服驅動器的效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 400V 級， 單相同步驅動器
MPAR-A1xxxB	150	1.15	240 (53.9)	1.35	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-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

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級，三相) 伺服驅動器的效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級， 三相同步驅動器
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

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的效能規格

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 400V 級， 三相同步驅動器
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	2097-V34PR6-xx

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級) 伺服驅動器的 Bulletin MPAI 效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (滾珠螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
			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)		2570 (578)		
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	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	559 (22)							
MPAI-A3150EM3	376 (15)		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	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	559 (22)							
MPAI-A4150EM3	491 (19)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3								

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (滾軸螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
			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	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	559 (22)							
MPAI-A3150SM3	353 (14)		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	2097-V33PR5-xx 2097-V32PR4-xx
MPAI-A4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	559 (22)							
MPAI-A4150SM3	393 (15)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3								

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (滾珠螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
			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	188 (7.3)							
MPAI-A3450CM3	559 (22)		2002 (450)	1588 (357)	14.14	4003 (900)		
MPAI-A3150EM3	376 (15)							
MPAI-A3300EM3								
MPAI-A3450EM3								
MPAI-A4150CM3	279 (11)	10.89	7784 (1750)	6179 (1389)	17.07	8896 (2000)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300CM3	245 (9.5)							
MPAI-A4450CM3	559 (22)		3892 (875)	3092 (695)	27.44	7784 (1750)		
MPAI-A4150EM3	491 (19)							
MPAI-A4300EM3								
MPAI-A4450EM3								
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)		

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (滾軸螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
			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	176 (6.9)							
MPAI-A3450RM3	559 (22)		1891 (425)	1499 (337)		3781 (850)		
MPAI-A3150SM3	353 (14)							
MPAI-A3300SM3								
MPAI-A3450SM3								
MPAI-A4150RM3	279 (11)	10.89	7340 (1650)	5827 (1310)	27.44	14,679 (3300)	0.43	2097-V33PR5-xx
MPAI-A4300RM3	196 (7.6)							
MPAI-A4450RM3	559 (22)		3670 (825)	2914 (655)		7340 (1650)		
MPAI-A4150SM3	393 (15)							
MPAI-A4300SM3								
MPAI-A4450SM3								

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級) 伺服驅動器的 Bulletin MPAI 效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (滾珠螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 400V 級, 三相伺服驅動器
			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)		

搭配 Kinetix 300/350 (400V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (滾軸螺絲)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續失速力 N (lb)		系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 400V 級, 三相伺服驅動器
			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)							

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 伺服驅動器的 Bulletin TLAR 效能規格

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (非制動)

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
TLAR-A1xxxB	150	1.36	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.59	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	3.03	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	5.50	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-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

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (非制動)

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格 (制動)

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 單相伺服驅動器
TLAR-A1xxxB	150	1.18	240 (53.9)	1.79	300 (67.4)	0.036	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A1xxxE	500	2.24	280 (62.9)	3.03	350 (78.7)	0.140	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxC	250	2.68	420 (94.4)	3.41	525 (118)	0.105	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-xx
TLAR-A2xxxF	640	4.95	640 (144)	7.25	800 (180)	0.350	2097-V33PR1-xx 2097-V32PRO-xx 2097-V31PRO-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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300/350 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格 (制動)

電動滾筒型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 300/350 200V 級, 三相伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 伺服驅動器的 LDC 系列效能規格

搭配 Kinetix 300 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 ⁽¹⁾ kW	Kinetix 300 200V 級, 單相伺服驅動器 ⁽²⁾
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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
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
LDC-C100300-DHT	10.0 (32.8)	11.1...16.7		34.3			2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6	674...1012 (152...227)	11.4	1767 (397)	3.37...5.06	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDC-C100400-EHT		7.4...11.1	899...1349 (202...303)	22.8	2356 (530)	4.49...6.74	2097-V33PR5 2097-V32PR4

(1) 該數值代表無冷卻 (低值) 與水冷 (高值) 間的範圍。

(2) 選擇之伺服驅動器適用無冷卻之馬達。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 ⁽¹⁾ kW	Kinetix 300 200V 級, 三相伺服驅動器 ⁽²⁾
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) 該數值代表無冷卻 (低值) 與水冷 (高值) 間的範圍。

(2) 選擇之伺服驅動器適用無冷卻之馬達。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (400V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 300 400V 級, 三相伺服驅動器
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)	0.74...1.11	2097-V34PR6
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)	1.20...1.79	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
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) 該數值代表無冷卻 (低值) 與水冷 (高值) 間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級) 伺服驅動器的 LDL 系列效能規格

搭配 Kinetix 300 (200V 級, 單相) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 300 200V 級, 單相伺服驅動器
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			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T030120-DHT		3.0	72 (16)	9.9	239 (54)	0.36	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T030240-DHT		6.0	144 (32)	19.9	479 (108)	0.72	2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
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-V32PRO 2097-V31PRO
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			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
LDL-N050360-DHT		8.2	287 (65)	27.2	952 (214)	1.43	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N050360-EHT		2.7		9.1			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
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-V32PRO 2097-V31PRO
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			2097-V33PR1 2097-V32PRO 2097-V31PRO
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	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-N075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2
LDL-T075480-DHT		9.9	596 (134)	32.8	1977 (444)	2.98	2097-V33PR5 2097-V32PR4
LDL-T075480-EHT		4.9		16.4			2097-V33PR3 2097-V32PR2 2097-V31PR2

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 300 (200V 級, 三相) 伺服驅動器的效能規格

線性馬達型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達 額定輸出 kW	Kinetix 300 200V 級, 三相伺服驅動器	
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 40 °C (104 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。



Kinetix 3 元件伺服驅動器提供一符合成本效益的運動控制器解決方案，供小型低軸數應用系統使用。Kinetix 3 伺服驅動器能夠在應用系統上施以適當程度的控制，並提供可下載的組態軟體及自動馬達辨識，帶來成本最低廉且容易使用的動作解決方案。其精巧尺寸及較低功率範圍讓此伺服驅動器適合多種應用系統，包括索引表、醫療製造、實驗室自動化設備及半導體製程。

Kinetix 3 伺服驅動器功能

- 低複雜度運動應用系統的單軸解決方案（有或無 PLC）
- 數位 I/O、類比、預設速度及脈衝串指令介面
- 在高達 64 個點上透過序列通訊或數位 I/O 進行索引
- 170...264V AC，（200V 級）單相或三相
- 透過可免費下載的 Ultraware 軟體進行伺服驅動器配置
- Modbus-RTU 控制搭配簡單機械整合建構模組（CCBB）
- MicroLogix 1100 或 1400 可程式邏輯控制器（PLC）搭配 RSLogix 500 軟體
- Micro830 或 Micro850 可程式邏輯控制器（PLC）搭配簡單機械整合工作坊軟體

Kinetix 3 伺服驅動器元件

Kinetix 3 伺服驅動器系統包括下列必要元件：

- 一組 2071-Axxxx 伺服驅動器
- 一組旋轉馬達、線性馬達或線性致動器
- 一組馬達電源及馬達回授電纜
- 一組 2071-TBMF 分接板（懸垂未用的回授電纜必要零件）

Kinetix 3 伺服驅動器系統也可包含下列選配元件：

- 一組 2071-TBIO 分接板供控制介面使用（24 個針腳可使用）
- 一組 2090-DAIO-D50xx 分接板（50 個針腳可使用）
- Bulletin 2090 控制與組態序列電纜
- Bulletin 2090-XXLF-TCxxx 交流線路濾波器

如欲比較伺服驅動器系列的功能，請參閱[第 28 頁](#)，伺服驅動器。

Kinetix 3 伺服驅動器選擇

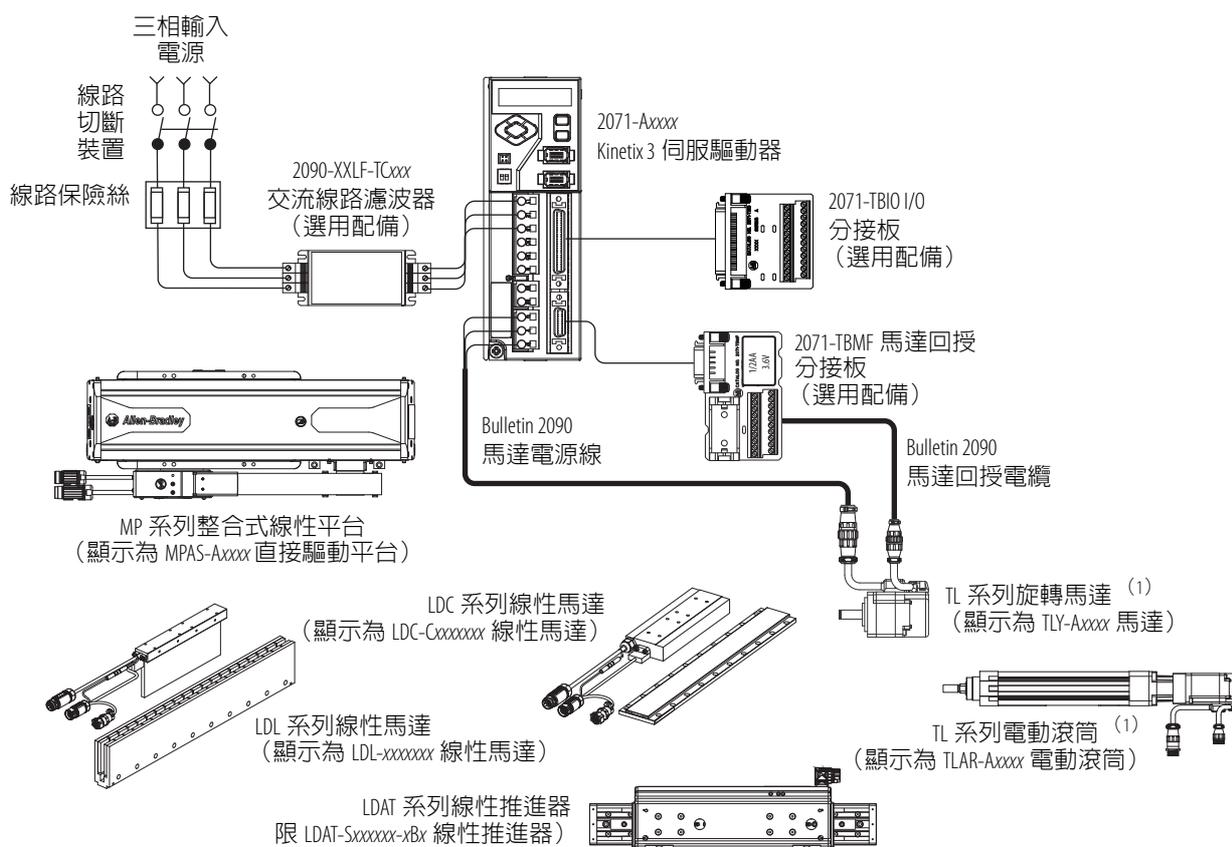
型號	輸入電壓	連續輸出功率	連續輸出電流 A 0-pk
2071-AP0	240V AC rms, 單相	50 W	0.85
2071-AP1		100 W	1.56
2071-AP2		200 W	2.40
2071-AP4		400 W	4.67
2071-AP8	240V AC rms, 單相或三相	800 W	7.07
2071-A10	240V AC rms, 三相	1.0 kW	9.90
2071-A15		1.5 kW	13.99

如欲查詢本出版物中未包含的 Kinetix 3 伺服驅動器模組規格，請參閱 Kinetix 伺服驅動器規格技術資料，版本編號 [GMC-ID003](#)。

一般硬體組態

這些硬體組態會說明 Kinetix 3 伺服驅動器系統可用的伺服驅動器、馬達、致動器及運動控制配件使用方式。

Kinetix 3 伺服驅動器系統

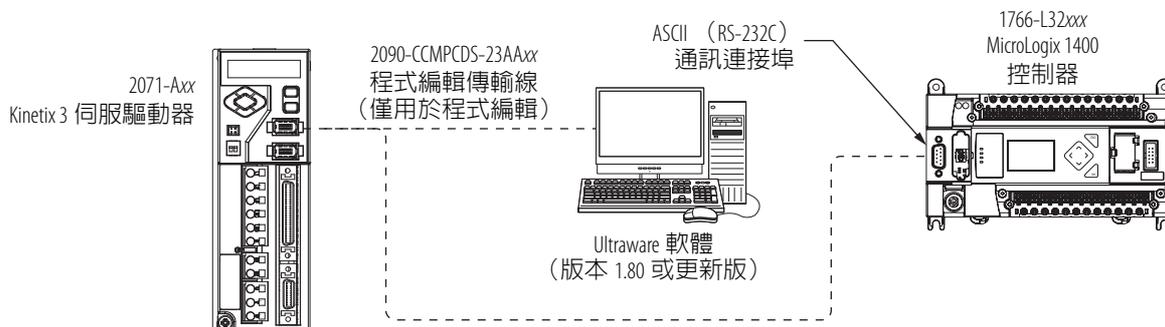


(1) TL 系列 (Bulletin TL 與 TLY) 旋轉馬達及 Bulletin TLAR 電動滾筒需要 2071-TBMF 分接板搭配 3.6V 鋰電池 (未包含) 以維持絕對位置參考。其他 Kinetix 3 相容馬達與致動器需要分接板連接懸垂未用的回授連線，但不需要電池。

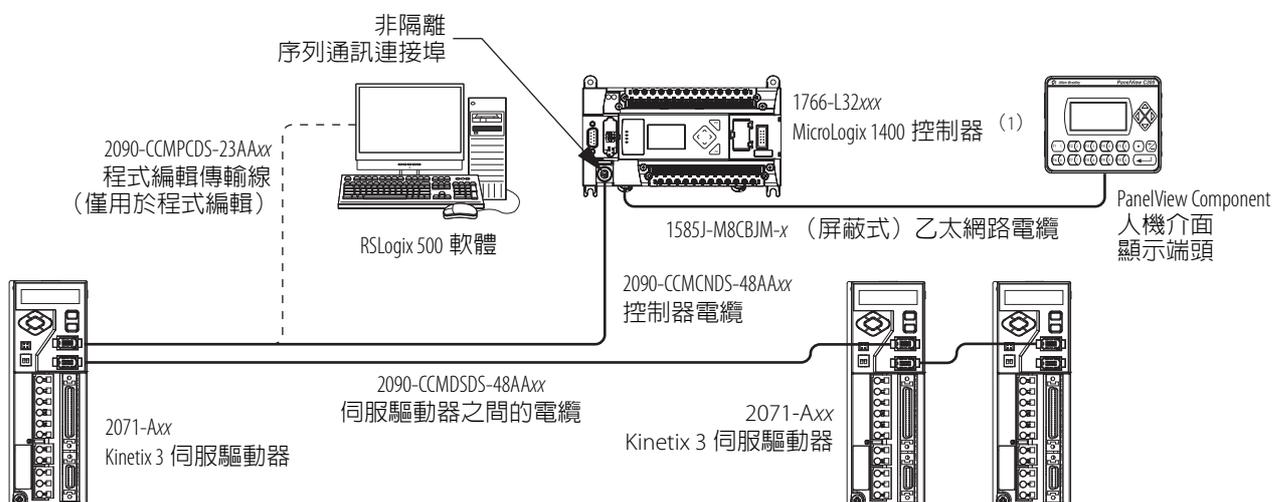
一般通訊設定

Bulletin 2090 控制與組態序列電纜可供您程式編輯伺服驅動器與控制器。

Kinetix 3 組態 (ASCII 控制)

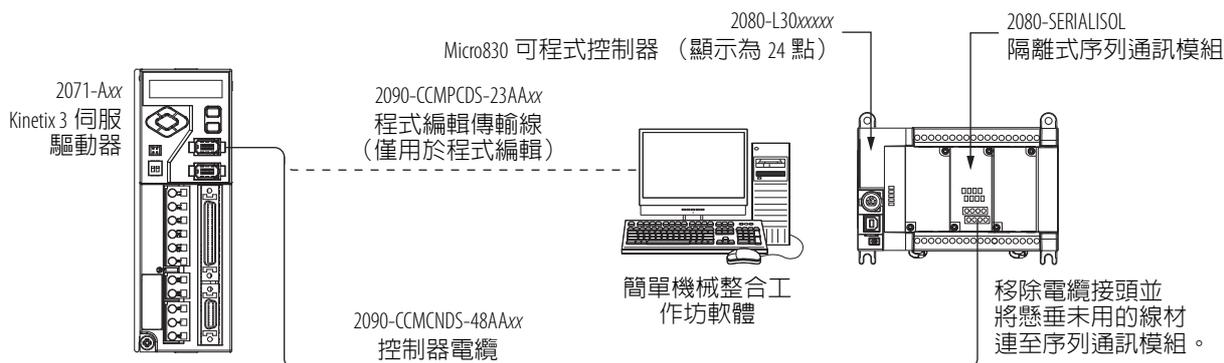


Kinetix 3 組態 (Modbus 控制)



(1) 也可以使用 MicroLogix 1100 控制器 (型號 1763-L16xxx)。

Kinetix 3 組態 (2080-SERIALISOL 通訊模組)



旋轉運動效能規格

這些旋轉馬達系列相容於 Kinetix 3 伺服驅動器。

旋轉馬達系列	頁次
TL 系列 (Bulletin TLY) 低慣性馬達	160
TL 系列 (Bulletin TL) 低慣性馬達	161

如欲查詢 Kinetix 3 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及轉矩／速度曲線，請參閱 Kinetix 3 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM005](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的馬達／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 Bulletin TLY 馬達效能規格

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (非制動)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
TLY-A120x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。TLY-AxxxP-B 馬達搭配絕對高解析度編碼器額定值為 5000 rpm。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (制動)

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
TLY-A120x	6000 ⁽¹⁾	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) 適用於 TLY-AxxxT-H 馬達與增量回授。TLY-AxxxP-B 馬達搭配絕對高解析度編碼器額定值為 5000 rpm。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 Bulletin TL 馬達效能規格

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格（非制動）

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格（制動）

馬達型號	最大速度 rpm	系統連續 制動電流 A 0-pk	系統連續 失速扭矩 N·m (lb·in)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 制動扭矩 N·m (lb·in)	馬達額定輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

線性運動效能規格

這些線性運動系列相容於 Kinetix 3 伺服驅動器。

線性運動系列	頁次
LDAT 系列整合線性推進器	162
MP 系列 (Bulletin MPAS) 整合式線性平台	165
TL 系列 (Bulletin TLAR) 電動滾筒	165
LDC 系列鐵芯線性馬達	166
LDL 系列無鐵線性馬達	167

如欲查詢 Kinetix 3 伺服驅動器系統組合，包括電纜型號選擇及力量／速度曲線，請參閱 Kinetix 3 伺服驅動器系統設計指南，版本編號 [GMC-RM005](#)。

重要事項 這些系統組合並未包含所有可能的致動器／伺服驅動器組合。請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer) 確認相容性。請至 <http://www.ab.rockwellautomation.com/motion-control/motion-analyzer-software> 下載。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 LDAT 系列效能規格

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 30)

線性推進器 型號	速率, 最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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	

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊, 請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 50)

線性推進器 型號	速率, 最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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					0.46	
LDAT-S052010-DBx	3.7	6.2	251 (56)	22.7	727 (163)	0.79	2071-AP8
LDAT-S052020-DBx	4.8					0.97	
LDAT-S052030-DBx	5.00					1.01	
LDAT-S052040-DBx						1.01	
LDAT-S052050-DBx	5.00	1.01	1.01	1.01	1.01	1.01	1.01
LDAT-S052010-EBx ... LDAT-S052050-EBx	2.6	3.1	119 (27)	11.4	363 (82)	0.50	2071-AP4

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 50) (續)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 70)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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	2071-AP4
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	2071-AP4
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	2071-AP8
LDAT-S076010-EBx ... LDAT-S076070-EBx	1.8	9.1	1122 (252)	33.2	3189 (717)	1.45	2071-A10

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 100)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (框架 150)

線性推進器 型號	速率，最大 230V AC m/s	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	額定輸出 230V AC kW	Kinetix 3 200V 級 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 Bulletin MPAS 效能規格

線性平台型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 A 0-pk	系統尖峰 失速力 N·m (lb·in)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
MPAS-A6xxxB-ALM02C	5000 (200) ⁽¹⁾	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-ALM02C		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-ALM02C		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) 因這類平台均為短行程而要達到 5000 mm/s (200 in./s) 的最大速率需要距離，故這類平台的最大速率通常小於 5000 mm/s (200 in./s)。若需各線性平台對應衝程長度的最大速率資訊，請參閱 Kinetix 線性運動規格技術資料，版本編號 [GMC-ID002](#)。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 Bulletin TLAR 效能規格

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (非制動)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
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

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器效能規格 (制動)

電動滾筒 型號	最大速度 mm/s (in/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	馬達輸出 功率額定值 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 LDC 系列效能規格

線性馬達 型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 ⁽¹⁾ Amps 0-pk	系統連續 失速力 ⁽¹⁾ N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達額定 輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器	
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		10.0 (32.8)	7.7...11.5	348...523 (78...117)	22.9	882 (198)	1.74...2.61	2071-A10
LDC-C075200-EHT			3.8...5.7		11.5			2071-AP4
LDC-C075300-DHT	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	10.0 (32.8)	11.1...16.7	674...1012 (152...227)	34.3	1767 (397)	3.37...5.06	2071-A15	
LDC-C100300-EHT		3.7...5.6		11.4			2071-AP4	
LDC-C100400-DHT		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				45.2			2071-A15	
LDC-C150600-DHT		21.1...31.7	1922...2882 (432...648)	67.8	5246 (1179)	9.61...14.41	2071-A15	

(1) 該數值代表無冷卻（低值）與水冷（高值）間的範圍。

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

搭配 Kinetix 3 伺服驅動器的 LDL 系列效能規格

線性馬達 型號	最大速度 m/s (ft/s)	系統連續 制動電流 Amps 0-pk	系統連續 失速力 N (lb)	系統尖峰 制動電流 Amps 0-pk	系統尖峰 失速力 N (lb)	線性馬達額定 輸出 kW	Kinetix 3 200V 系列 伺服驅動器
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	2071-A15
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

效能規格資料及曲線反應一般系統與馬達於 40 °C (104 °F) 及伺服驅動器於 50 °C (122 °F) 周圍溫度及額定線路電壓下的額定系統效能。若需更多關於環境與線路條件的資訊，請參閱運動控制分析軟體 (Motion Analyzer)。

備註：

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 與 Ultra 均為洛克威爾自動化公司之註冊商標。

凡不屬於洛克威爾自動化之商標均為其所屬公司所有。

www.rockwellautomation.com

電力、控制、資訊解決方案總部

美洲地區：Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444

歐洲／中東／非洲地區：Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Belgium, Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

亞太地區：Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

台灣洛克威爾國際股份有限公司 Rockwell Automation Taiwan Co., Ltd. www.rockwellautomation.com.tw

台北市104建國北路二段120號14樓

高雄市80052新興區中正三路2號19樓A室

Tel: (886) 2 6618 8288, Fax: (886) 2 6618 6180

Tel : (886) 7 9681 888, Fax:(886) 7 9680 138

Kinetic 運動控制器產品選型指南 / 2014 年 6 月