

Orientalmotor

小型電動缸
搭載 α STEP AZ 系列

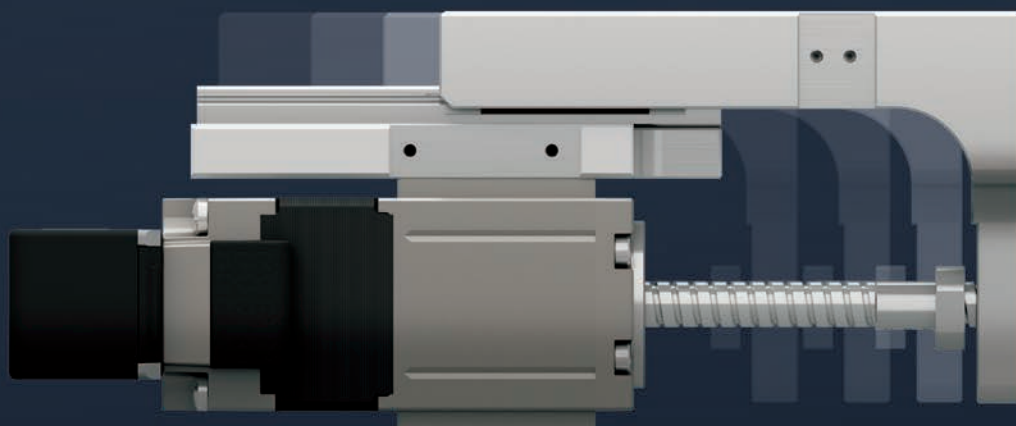
DR系列 DRS2系列

搭載絕對式編碼器（無需電池）。
先進的高精度定位更為輕巧。



最適合用於高精度定位、微量移載

精密滾珠螺桿：	$\pm 0.003\text{mm}$
反覆定位精度 轉造滾珠螺桿：	$\pm 0.01\text{mm}$
最小移動量（出貨時設定值）	0.001mm



α STEP 與滾珠螺桿一體化的小型電動缸

小型電動缸 搭載 **α STEP AZ** 系列

DR系列

安裝尺寸 20mm、28mm

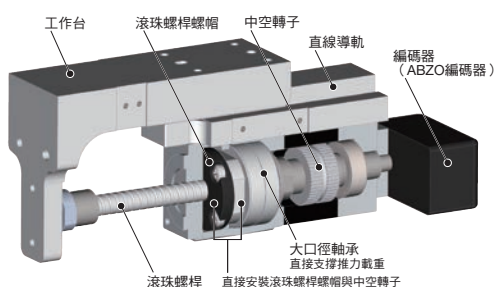
DRS2系列

安裝尺寸 42mm、60mm

α STEP 與滾珠螺桿一體化的構造

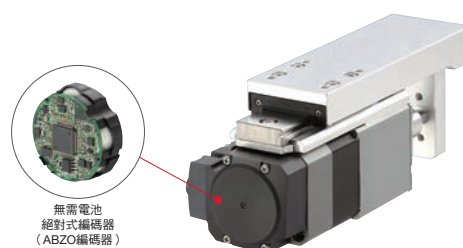
以高精度 **α STEP** 滾珠螺桿*的組合實現高精度定位。
此外，不使用聯軸器等連結零件，將中空轉子與滾珠螺桿螺帽一體化，減少因為零件剛性或組合導致的齒隙影響。

*備有「精密」與「轉造」2種類驅動用滾珠螺桿。



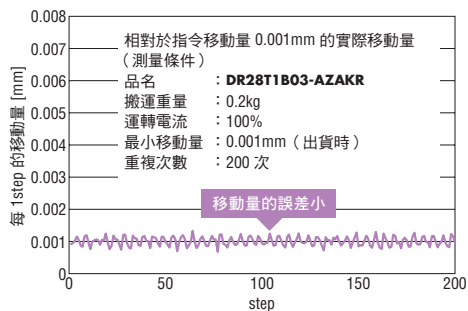
驅動馬達搭載 **α STEP AZ** 系列。

- 內藏無需電池的絕對式編碼器，
無需外部檢知器也能隨時監視馬達位置資訊
- 藉由閉回路控制達到高穩定性
- 具有高效率，可減低馬達發熱、實現節能



●可進行穩定的微量移動

搭載了 **αSTEP**，可重複穩定進行1step的細微動作。最適合用於攝影機或鏡頭的微調整。

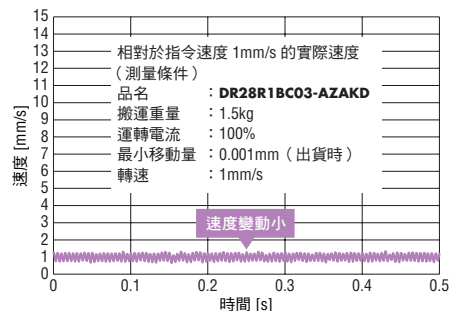


●低速且順暢動作

微步級驅動、平滑驅動功能*可降低在低速下的振動，藉此順暢進行驅動。

最適合由注射器穩定供給溶液的驅動軸。

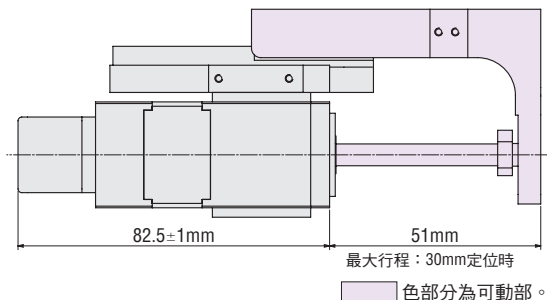
*是指無需變更脈波輸入設定，能以全步級時相同之移動量、移動速度自動進行微步級驅動的控制功能。



—— 有助於使設備的體積縮小、重量變輕 ——

αSTEP 與滾珠螺桿一體化的輕巧本體，有助於縮小設備的體積，進而節省空間。由於設備前端輕量化，可望提高設計的自由度。

品名 : **DR28T1B03-AZAKL**



●安裝尺寸20mm (DR系列)

DR20R1B02-AZAKR
重量：0.12kg



●安裝尺寸42mm (DRS2系列)

DRSM42-04A2AZAK
重量：0.68kg



●安裝尺寸28mm (DR系列)

DR28R1B03-AZAKR
重量：0.23kg



●安裝尺寸60mm (DRS2系列)

DRSM60-05A4AZAK
重量：1.6kg



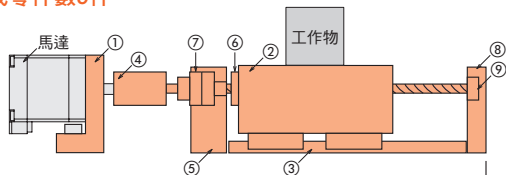
—— 縮短設備的起動時間 ——

●將直線動作機構收納於輕巧的機體中

由於不需自製零件，可縮短「機器設計或選擇零件」及「組裝或調整安裝精度」的時間，讓起動設備更有效率化。

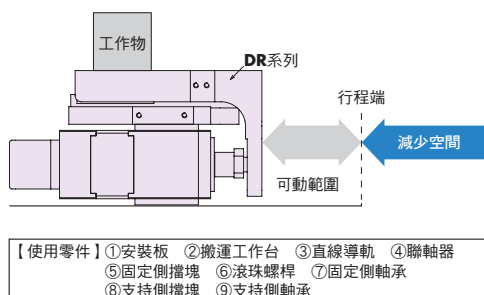
◇自行組裝時

構成零件數9件



◇DR系列 使用附導軌型時

構成零件數0件



●已設定運轉所需參數

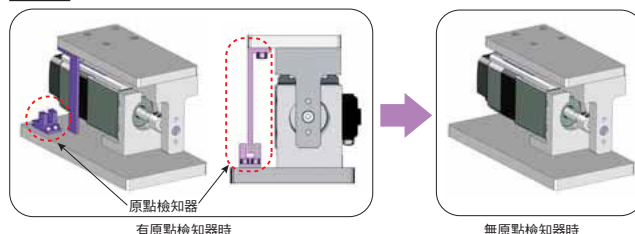
導程或行程等機械性參數已使用ABZO編碼器於出貨時設定。購買後可將單位設定為「mm」，有助於縮短設備起動時間。

No.	名稱	方式	位置 [mm]	速度 [mm/s]
No. 0	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 1	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 2	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 3	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 4	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 5	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 6	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 7	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000
No. 8	絕對位置決定的指令位置基準		0.000	1.000

●無需原點檢知器

透過ABZO編碼器以機械方式管理位置資訊，因此不需要原點檢知器、極限檢知器等外部檢知器。可避免使用外部檢知器所需的定期維修等問題。

【使用例】



產品種類

●安裝尺寸20mm、28mm（DR系列）

種類	安裝尺寸	行程	滾珠螺桿		電纜線 出線方向	安裝板	售價區間	連接用電纜線
			種類	導程				
附平台型  已在電動缸上安裝可固定負載的高剛性導軌之產品。負載可直接安裝，相當輕鬆。可施加比附導軌型更大的負載慣量。	28mm	30mm	精密／精密 附外蓋	1mm / 2.5mm	左	無	39,450元 ~40,060元	
附導軌型  已在電動缸上安裝可固定負載的高剛性導軌之產品。負載可直接安裝，相當輕鬆。	20mm	25mm	精密／精密 附外蓋	1mm	下／右／左	無 附凸緣 附腳座	39,090元 ~40,910元	 馬達／編碼器用 0.5~20m
	28mm	30mm	轉造／轉造 附外蓋	1mm			31,270元 ~33,090元	
			精密／精密 附外蓋	1mm / 2.5mm			36,420元 ~38,240元	
附線性襯套型  已在電動缸上安裝可固定負載的導軌之產品。負載可直接安裝，相當輕鬆。	28mm	30mm	轉造／轉造 附外蓋	1mm	上／下	無	27,330元 ~27,940元	
			精密／精密 附外蓋	1mm / 2.5mm			32,480元 ~33,090元	
標準型  由於為無導軌的輕巧外型，可直接組入設備。此外，本產品可做為輕巧的推力軸，使用於設備的負載搬運用導軌部。	20mm	25mm	精密／精密 附外蓋	1mm	上／下／ 右／左	無	32,120元 ~32,730元	
	28mm	30mm	轉造／轉造 附外蓋	1mm		無 附腳座	24,910元 ~26,730元	
			精密／精密 附外蓋	1mm / 2.5mm			30,060元 ~31,880元	

◇附滾珠螺桿外蓋

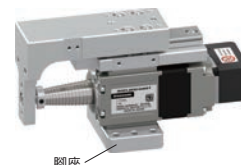
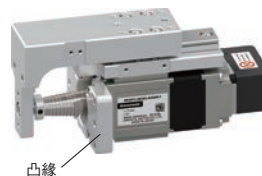
本公司備有附簡易防塵用滾珠螺桿外蓋的產品。

滾珠螺桿外蓋



◇附安裝板

本公司備有附安裝板的產品。提供使用「凸緣」由背面安裝的類型及使用「腳座」由上面安裝的類型共2種。



●安裝尺寸42mm、60mm（DRS2系列）

種類	安裝尺寸	行程	滾珠螺桿		電纜線 出線方向	電磁剎車	售價區間	連接用電纜線套件
			種類	導程				
附導軌型  已在電動缸上安裝可固定負載的高剛性導軌之產品。負載可直接安裝，相當輕鬆。	42mm	40mm	轉造	2mm/ 8mm	右／左	無／ 附電磁剎車	24,240元 ~32,420元	●無電磁剎車  馬達用  編碼器用
			精密	2mm			32,480元 ~37,940元	
無導軌型  由於為無導軌的輕巧外型，可直接組入設備。此外，本產品可做為輕巧的推力軸，使用於設備的負載搬運用導軌部。	42mm	40mm	轉造	2mm/ 8mm	—	無／ 附電磁剎車	17,580元 ~25,760元	●附電磁剎車  馬達用  編碼器用
			精密	2mm			25,820元 ~31,270元	
	60mm	50mm	轉造	4mm			22,730元 ~28,180元	 電磁剎車用 0.5~20m

◇附電磁剎車

電源OFF時保持停止位置。即使採垂直方向安裝，也不用擔心在進行維修作業時工作物會掉落。

電磁剎車部



●驅動器 DC電源輸入

αSTEP AZ系列						
驅動器種類	內藏定位功能 種類	RS-485 通訊 附脈波列輸入型	脈波列輸入 種類	網路對應 驅動器	小型驅動器 *1	網路對應 多軸驅動器 *2
				 EtherNet/IP EtherCAT		 SSCNET III/H MECHATROLINK EtherCAT
電源輸入	24V/48V					

●驅動器與連接用電纜線的「品名、售價」→ 第56頁。

關於其他驅動器的詳細資訊，請至本公司網頁確認。

*1 關於產品詳情，請洽詢本公司各據點、營業所或客戶諮詢中心。

*2 產品詳情請參閱本公司網站。

種類

●安裝尺寸20mm、28mm（DR系列）

種類	安裝尺寸 [mm]	動容許慣量 [N·m]			行程 [mm]	滾珠螺桿 種類	精度	
		M _P	M _V	M _R			反覆定位精度 [mm]	LOST MOTION [mm]
附平台型 	28	0.6	0.5	16.2	30	精密	±0.003 [±0.005]*	0.03以下
附導軌型 	20	0.1	0.05	0.15	25	精密	±0.003 [±0.01]*	0.02以下
	28	0.3	0.24	1.5	30	轉造	±0.01	0.05以下
						精密	±0.003 [±0.005]*	0.02以下
附線性襯套型 	28	0.15	0.15	0.1	30	轉造	±0.01	0.05以下
						精密	±0.005	0.02以下
標準型 	20	—			25	精密	±0.003	0.02以下
	28				30	轉造	±0.01	0.05以下
						精密	±0.003	0.02以下

*規格因條件而異。詳細內容請確認各產品的規格。

●安裝尺寸42mm、60mm（DRS2系列）

種類	安裝尺寸 [mm]	動容許慣量 [N·m]			行程 [mm]	滾珠螺桿 種類	精度	
		Mp	M _y	M _R			反覆定位精度 [mm]	LOST MOTION [mm]
附導軌型 	42	1.3	1.0	2.5	40	轉造	±0.01 [±0.02]*	0.05以下
						精密	±0.003 [±0.005]*	0.02以下
無導軌型 	42	—			40	轉造	±0.01	0.05以下
						精密	±0.003	0.02以下
	60				50	轉造	±0.01	0.05以下

*規格因條件而異。詳細內容請確認各產品的規格。

導程 [mm]	速度 [mm/s]	推力 [N]	可搬重量 [kg]	
			水平	垂直
1	40	40	4	4
2.5	100	20	4	2
1	20	15	0.5	1
1		40	4	4
1	40	40	4	4
2.5		20	4	2
1	40	40	0.2 (4) *	4
1	40	40	0.2 (4) *	4
2.5	100	20	0.2 (4) *	2
1	20	15	1.5	1.5
1	40	40	4	4
1	40	40	4	4
2.5	100	20	4	2

導程 [mm]	速度 [mm/s]	推力 [N]	可搬重量 [kg]	
			水平	垂直
2	50	200	10	10
8	200	50	5	5
2	50	200	10	10
2	50	200	40	20
8	200	50	10	5
2	50	200	40	20
4	50	500	50	50

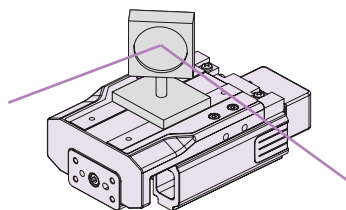
用途例

●DR系列

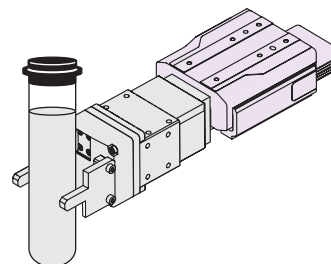
附平台型



反光鏡的位置調整



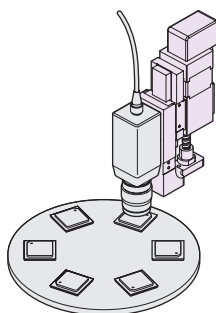
夾爪的直線移動



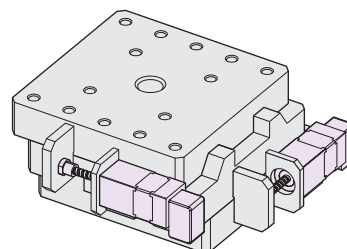
附導軌型、標準型



CCD攝影機聚焦



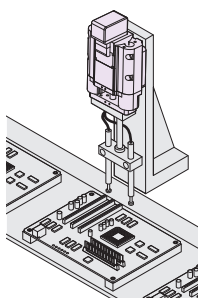
XY平台驅動



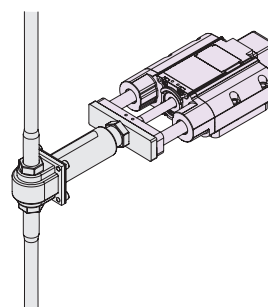
附線性襯套型



探針的上下驅動



幫浦驅動

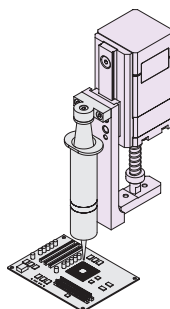


●DRS2系列

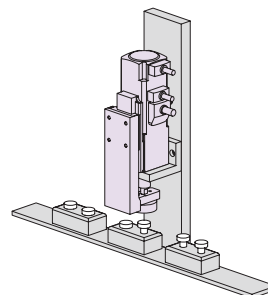
附導軌型



點膠機驅動



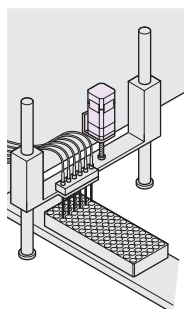
壓入插銷



無導軌型



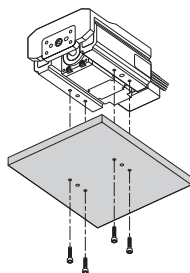
Micro Plate用自動分注設備



●DR系列

附平台型

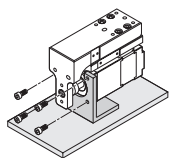
由下方安裝。



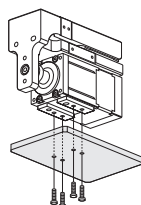
附導軌型、標準型

安裝方法有正面安裝與側面安裝2種。

・正面安裝



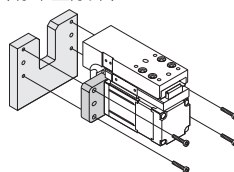
・側面安裝



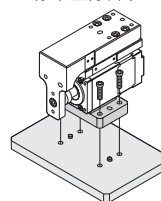
附安裝板（凸緣*、腳座*）的產品，可使用凸緣由背面安裝，也可使用腳座由上方安裝。

*材質：鋁 表面處理：無

・使用凸緣安裝
（標準型除外）



・使用腳座安裝
（DR20標準型除外）

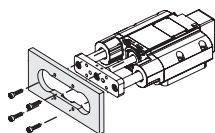


●圖為附導軌型。

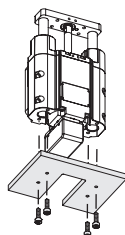
附線性襯套型

安裝方法有正面安裝、背面安裝、側面安裝3種。

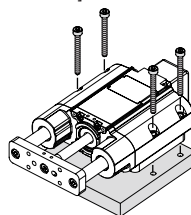
・正面安裝



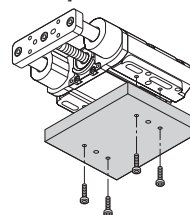
・背面安裝



・側面安裝
[由上方安裝]



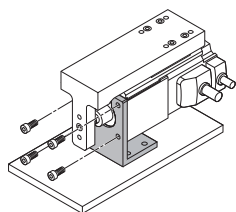
[由下方安裝]



●DRS2系列

附導軌型／無導軌型

安裝方法為正面安裝。

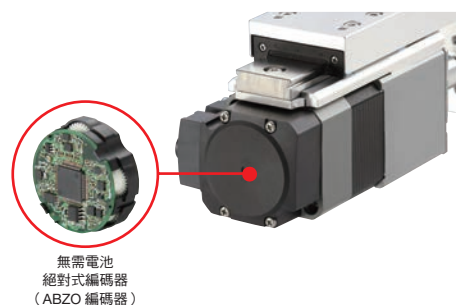


●圖為附導軌型。

●詳細安裝方法請參閱使用說明書。

搭載 α STEP AZ 系列 採用絕對式系統 可簡單完成原點設定、原點復歸

本公司開發出小型機械式多圈數絕對式編碼器〈ABZO編碼器〉
(取得專利)。可提高生產力並降低成本。



無需外部檢知器

為絕對式系統，因此無需原點檢知器、極限檢知器等外部檢知器。

高速原點復歸

不使用外部檢知器即可原點復歸，因此不必在意檢知器的感度，即可以高速進行原點復歸，縮短生產週期。

降低成本

可降低檢知器費用和配線費用，以降低系統成本。

節省配線

節省配線，設備設計的自由度提高。

不會受到外部檢知器錯誤動作的影響

不必擔心外部檢知器發生錯誤動作或故障、斷線等問題。

原點復歸精度提升

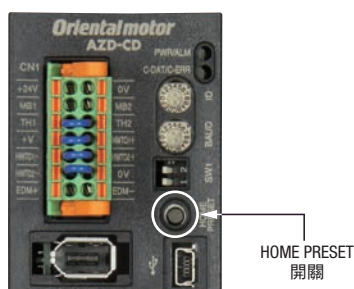
進行原點復歸時，不必擔心原點檢知器檢知的不穩定，因此可提高原點精度。

原點復歸精度與反覆定位精度相同。

●未安裝極限檢知器時，若使用驅動器的軟體極限，即可防止超過界限值的動作。

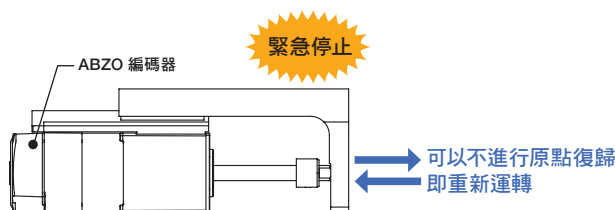
簡單的原點設定

按下驅動器表面的開關，即可輕鬆設定原點，利用ABZO編碼器儲存原點位置。此外，亦可從資料設定軟體（**MEXE02**）或外部輸入信號進行原點設定。



無需原點復歸

定位運轉中即使電源被切斷，仍可儲存位置資訊。若為內藏定位功能型，在生產線上發生緊急停止或停電後復原時，即使未進行原點復歸仍可繼續定位運轉。



無需電池

由於為絕對式編碼器，因此無需電池。位置資訊是利用ABZO編碼器以機械管理，因此即使關閉電源，拆下馬達／驅動器間的電纜線，仍可保持位置資訊。

減少維修作業

無需更換電池，可減少維修時間與成本。

自由設置驅動器

由於無需確保電池更換用的空間，因此沒有驅動器設置場所的限制，電控箱等的配置設計自由度提高。

海外運送也令人安心

由於電池會自行放電，因此海外出貨等長時間的搬運設備時需要特別注意。ABZO編碼器無需電池，在位置資訊保持上沒有期限。此外，將電池出口至海外時，也不必考量各種管制等。

拔掉馬達／驅動器間的電纜線仍可保持位置

位置資訊可儲存在ABZO編碼器內。

充實的推壓功能

●可自由變更推壓力與時間

DR系列、DRS2系列完成定位運轉後即可簡單進入推壓運轉。此外，可自由變更推壓力與時間。

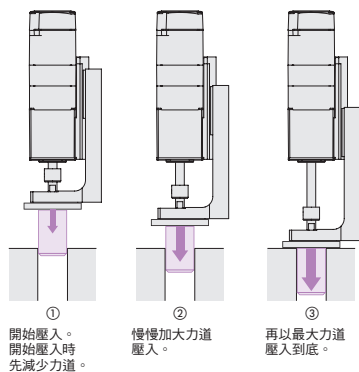
【注意事項】

使用DR系列導程1mm的電動缸時，請勿進行推壓運轉。

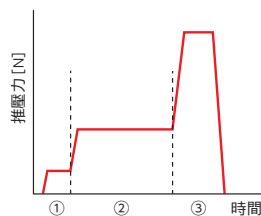
因可能在推壓運轉完成前輸出TLC信號，使推壓運轉無法正常完成。

【優點】

- 可針對各運轉資料No.設定推壓力與推壓時間，因此可選擇資料No.，容易變更。
- 可區分為減少力道，慢慢壓入的階段，以避免位置偏移；以及短時間內加大力道推入的階段。



<推壓力與推壓時間>

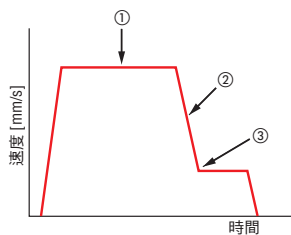
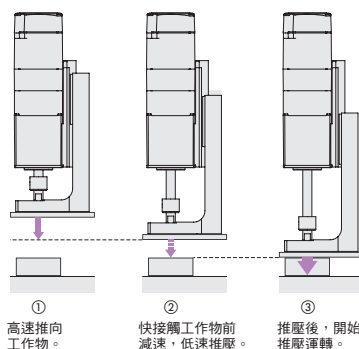


●可在低速下推壓

高速推向工作物。可在快接觸時減速，並以低速進行推壓。

【優點】

- 推壓時幾乎不會產生衝擊，因此不需要吸收衝擊的緩衝機構。
- 接觸前可以高速推壓，因此可縮短設備的定位時間。



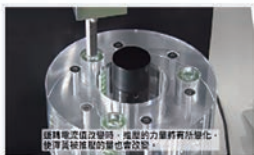
●脈波列輸入型亦可推壓運轉

設定T-MODE輸入，脈波列輸入型即可在不產生過負載Alarm的狀態下進行推壓運轉。

進行脈波列控制但又需要推壓運轉時相當方便。

在網站的「影片資料庫」公開影片

▶ 電動模組產品 DRSII / DGII 系列—推壓運轉（分度盤彈簧應用例）



特徵&動作

應用例

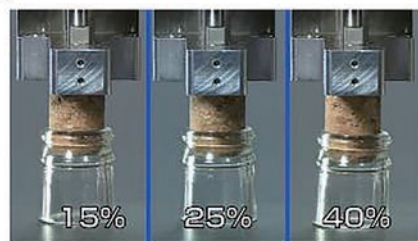
電動模組產品

藉由小型直線作動器 DRS2 系列做向下推壓運轉。
DRS2 系列的運轉電流值改變時，彈簧被推壓的量也會改變。

動畫請看這裡



▶ 推壓運轉（軟木塞置入應用例）

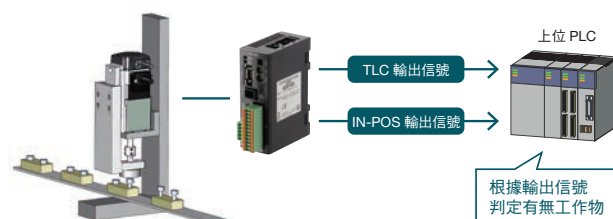
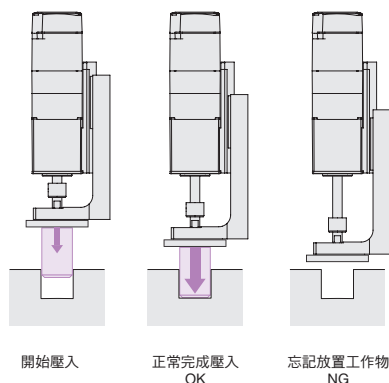


動畫請看這裡



●無外部檢知器也可檢測出是否忘記放入工作物。

依據驅動器的輸出信號（TLC輸出、IN-POS輸出）確認有無工作物。



IN-POS輸出：在完成定位運轉時輸出。

TLC輸出：在推壓運轉中輸出轉矩達到所設定的轉矩限制值時輸出。

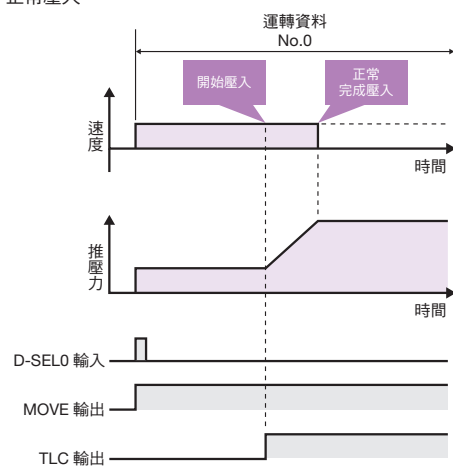
使用AZ系列「內藏定位功能型」驅動器時的動作範例

透過設定驅動器的輸出入信號即可簡單實現。

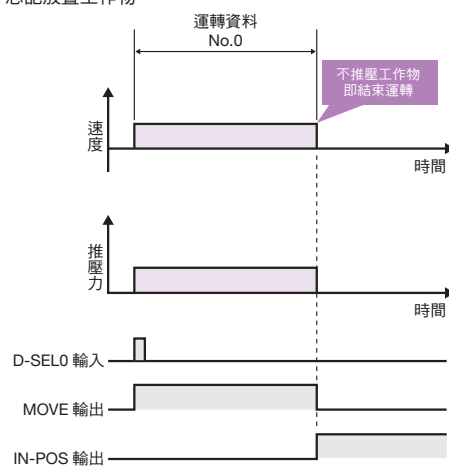
使用資料設定軟體MEXE02即可簡單進行運轉資料、參數的設定。

動作、時序圖

・正常壓入



・忘記放置工作物



運轉資料

	名稱	方式	位置 [mm]	速度 [mm/s]	運轉電流 [%]
No.0	壓入	絕對定位推壓	30	5	30

●隨指示操作即可編輯程式 簡易程序

本公司網站有AZ系列的簡易編程及各項功能的活用範例與說明。

以淺顯易懂的方式，為您仔細解說更具體實用的應用方法。

詳情請參閱本公司網站。

建立輸入信號的AND (邏輯積) 電路

課題：只有在設置工作物的情況下才啟動運轉。

以往的問題點

- 即使忘記設置工作物，只要按下START按鈕，就會啟動運轉。導致出現異常動作。
- 因為希望只在忘記設置工作物的情況下，才不會啟動運轉。

LOOP運轉

課題：重複固定時間的運轉。

以往的問題點

- 重複固定時間的運轉，停止0.5s的動作，然後進行下一次運轉。
- 不想使用PLC，方法越簡單越好。

詳情請點選此處



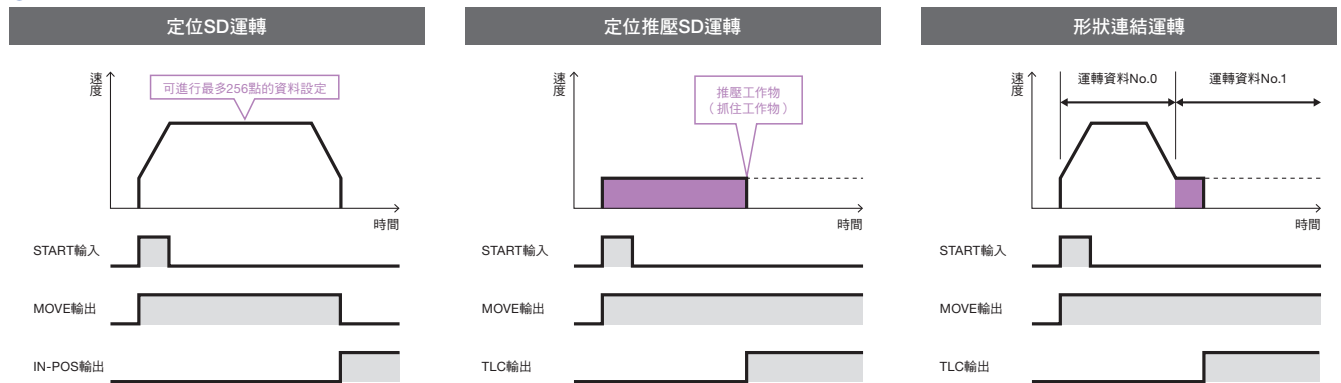
各種運轉模式與輸出入信號

(對象為內藏定位功能型的驅動器等。)

將運轉資料設定在驅動器中，可從上位選擇並執行運轉資料。

此外可結合運轉資料，以內外信號的ON、OFF為契機，移到不同的運轉資料。

●運轉模式

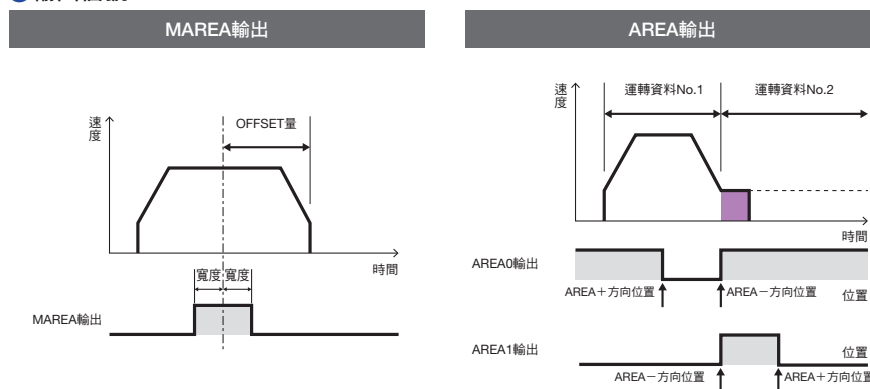


將馬達的運轉速度或位置（移動量）等設定在運轉資料中，而從現在位置朝向目標位置進行梯形驅動。

將馬達的運轉速度或位置（移動量）等設定在運轉資料中，而從現在位置朝向目標位置進行自起動運轉。若將TLC輸出當作推壓運轉的完成信號使用，可探斷運轉中是否與負載發生推壓。

不停止運轉，開始執行「下一連結資料」所設定的運轉資料。

●輸出信號



馬達位於設定的區域內時，MAREA輸出變成ON。可設定信號輸出範圍的標準、OFFSET量、寬度。

馬達位於依據運轉資料設定的區域內時，AREA輸出變成ON。詳細設定請確認使用說明書的「AREA範圍指定方法」。

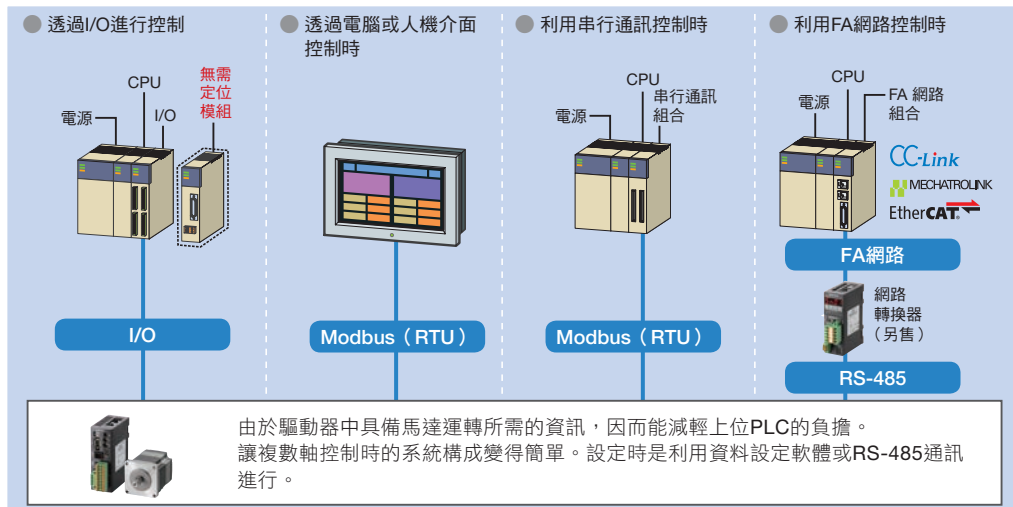
	配置	信號名稱	功能
輸入信號	1	FREE	切斷馬達電流使其呈無激磁狀態。附電磁剎車時，解除電磁剎車。
	2	C-ON	將馬達激磁。
	21	T-MODE	將過負載的Alarm設成無效。
	22	CRNT-LMT	進行電流限制。
	23	SPD-LMT	進行速度限制。
	33	SSTART	執行資料儲存運轉。手動連結運轉時，執行下一連結資料的運轉。
	40~47	D-SEL0~D-SEL7	執行直接定位運轉。
輸出信號	134	MOVE	馬達正在動作時輸出。
	138	IN-POS	在完成定位運轉時輸出。
	140	TLC	輸出轉矩達到上限值時輸出。
	141	VA	運轉速度達到目標速度時輸出。
	144	HOME-END	高速原點復歸運轉或原點復歸運轉結束時，及執行位置預設時輸出。
	159	MAREA	馬達位於運轉資料中所設的區域內時輸出。
	160~167	AREA0~AREA7	馬達位於區域內時輸出。

可配合上位系統選購的驅動器

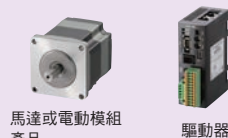
可依據客戶所使用的上位系統選購驅動器。

●內藏定位功能型 **FLEX**

將運轉資料設定在驅動器中，從上位選擇並執行運轉資料的機種。與上位的連接、控制是利用I/O、Modbus (RTU)、RS-485通訊、FA網路的其中之一進行。藉由使用網路轉換器（另售），可透過CC-Link通訊與MECHATROLINK通訊、EtherCAT通訊進行控制。



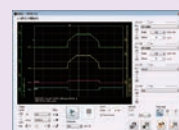
基本設定（出貨時設定）



馬達或電動模組 產品 驅動器



運轉資料設定 參數變更
資料設定軟體（**MEXE02**）

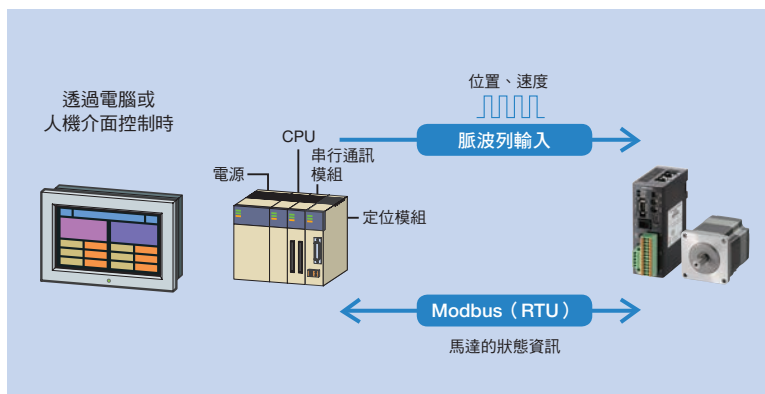


亦可利用RS-485通訊進行設定

FLEX 所謂FLEX，係指對應I/O控制、Modbus (RTU) 控制、及經由網路轉換器的FA網路控制之產品總稱。

●RS-485通訊附脈波列輸入型

對驅動器輸入脈波以執行運轉的機型。可搭配客戶所準備的定位模組（脈波產生器），進行馬達控制。使用RS-485通訊，即可監視馬達的狀態資訊（位置、速度、轉矩、Alarm、溫度等等）。

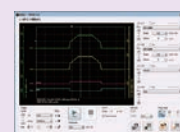


基本設定（出貨時設定）

I/O分配變更 參數變更
資料設定軟體（**MEXE02**）



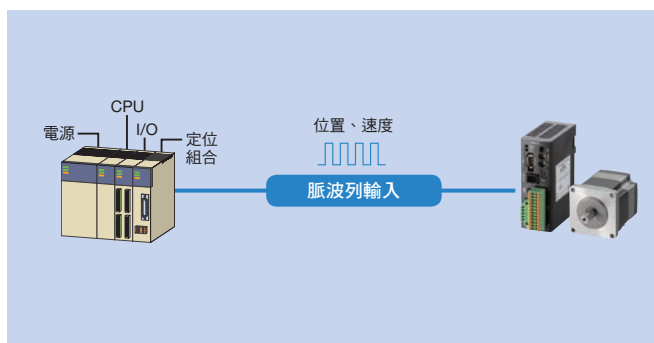
馬達或電動模組 產品 驅動器



使用資料設定軟體（**MEXE02**），即可確認Alarm履歷或監視各種狀態。

●脈波列輸入型

對驅動器輸入脈波以執行運轉的機型。可搭配由客戶所準備的定位模組（脈波產生器），進行馬達控制。使用資料設定軟體（**MEXE02**），即可確認Alarm履歷或監視各種狀態。



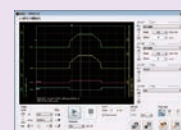
●資料設定軟體（**MEXE02**）可至本公司網站下載。

基本設定（出貨時設定）

I/O分配變更 參數變更
資料設定軟體（**MEXE02**）



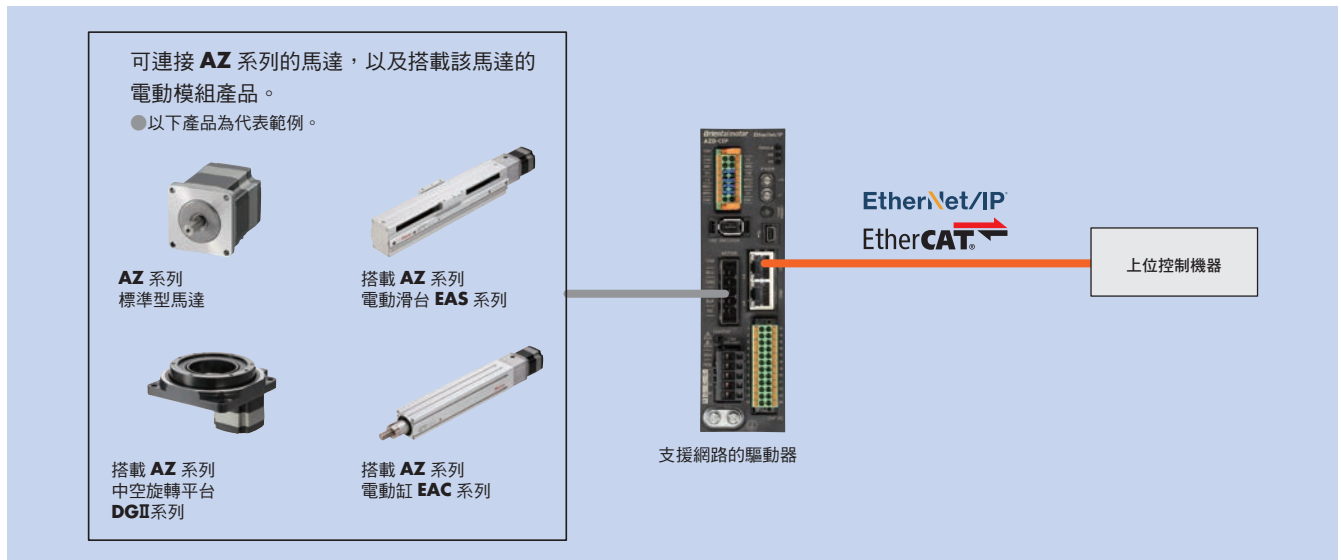
馬達或電動模組 產品 驅動器



使用資料設定軟體（**MEXE02**），即可確認Alarm履歷或監視各種狀態。

●支援網路的驅動器

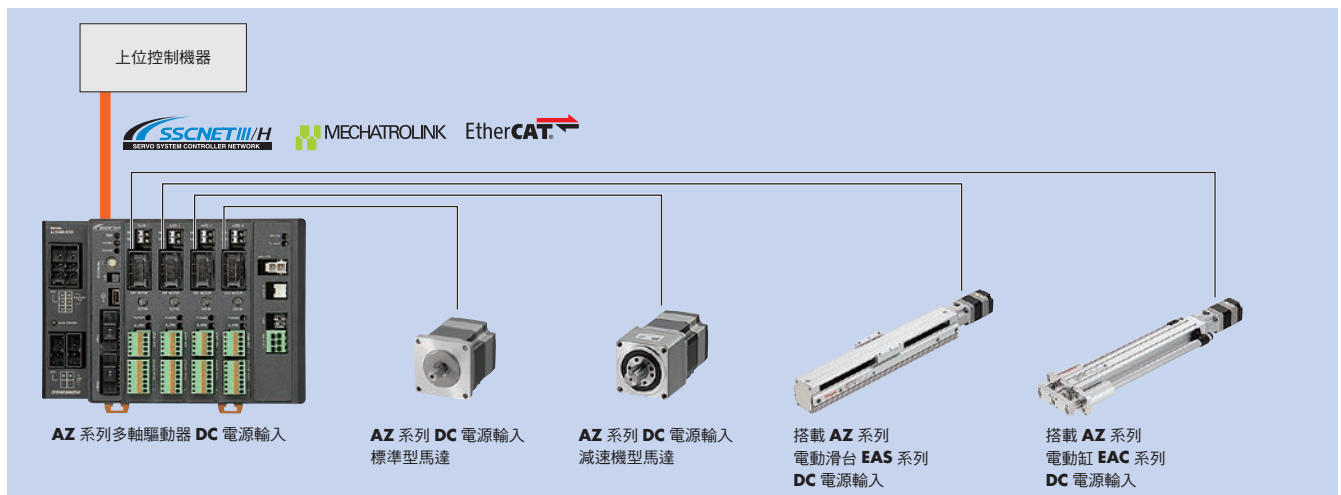
支援EtherNet/IP、EtherCAT通訊的驅動器。可從網路直接控制。上位控制機器與驅動器間使用一條通訊電纜線連接，節省配線。



●所連接的驅動器為AC電源輸入。

●對應網路的多軸驅動器

支援SSCNET III/H、MECHATROLINK-III、EtherCAT驅動規範的多軸驅動器。可連接**AZ**系列DC電源輸入馬達，以及搭載此些馬達的模組產品。備有可連接2軸、3軸、4軸的驅動器。



●所連接的馬達、電動模組產品為代表範例。

●產品詳情請參閱本公司網站。

●小型驅動器

小型化設計可設置在狹窄的場所。可透過RS-485通訊進行控制的驅動器。



●關於產品詳情，請洽詢本公司各據點、營業所或客戶諮詢中心。

使用資料設定軟體MEXE02從電腦輕鬆驅動

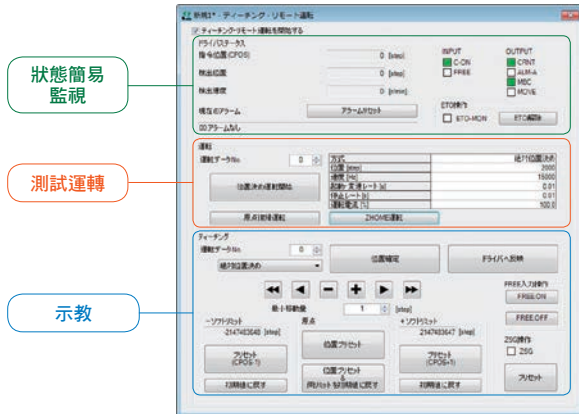
使用資料設定軟體即可在電腦上簡單完成資料設定及實際驅動，還可透過各種監視功能進行確認。

●資料設定軟體MEXE02

資料設定軟體可至本公司網站下載。

●示教遙控運轉

可利用資料設定軟體輕鬆進行原點設定或驅動馬達。請用於與上位系統連接前的示教或試運轉時等。



●I/O監視

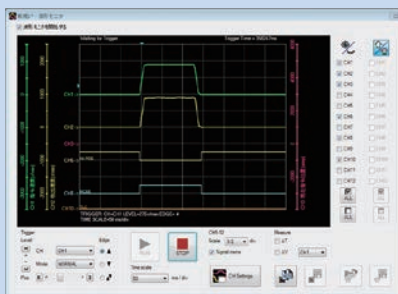
可進行輸入信號的監視與輸出信號的強制輸出。請用於與上位系統的接線，以及網路I/O的動作確認等。



各種監視功能

●波形監視

可在示波器的示意圖中，監視馬達的運轉狀態和輸出信號的狀態。請用於設備起動、調整時。



●Alarm監視

發生異常時，可確認異常內容和發生時的運轉狀態以及因應方法。

「MEXE02」のインストールと起動方法について説明します。また、基本操作について説明します。

④ アラーム監視画面

アラームコード	アラーム内容	発生時刻	発生場所
0001	速度超過	10:00	1000
0002	位置超過	10:01	1000
0003	電流超過	10:02	1000
0004	過熱	10:03	1000
0005	位置偏差	10:04	1000
0006	速度偏差	10:05	1000
0007	電流偏差	10:06	1000
0008	過熱	10:07	1000
0009	位置偏差	10:08	1000
0010	速度偏差	10:09	1000
0011	電流偏差	10:10	1000
0012	過熱	10:11	1000
0013	位置偏差	10:12	1000
0014	速度偏差	10:13	1000
0015	電流偏差	10:14	1000
0016	過熱	10:15	1000
0017	位置偏差	10:16	1000
0018	速度偏差	10:17	1000
0019	電流偏差	10:18	1000
0020	過熱	10:19	1000
0021	位置偏差	10:20	1000
0022	速度偏差	10:21	1000
0023	電流偏差	10:22	1000
0024	過熱	10:23	1000
0025	位置偏差	10:24	1000
0026	速度偏差	10:25	1000
0027	電流偏差	10:26	1000
0028	過熱	10:27	1000
0029	位置偏差	10:28	1000
0030	速度偏差	10:29	1000
0031	電流偏差	10:30	1000
0032	過熱	10:31	1000
0033	位置偏差	10:32	1000
0034	速度偏差	10:33	1000
0035	電流偏差	10:34	1000
0036	過熱	10:35	1000
0037	位置偏差	10:36	1000
0038	速度偏差	10:37	1000
0039	電流偏差	10:38	1000
0040	過熱	10:39	1000
0041	位置偏差	10:40	1000
0042	速度偏差	10:41	1000
0043	電流偏差	10:42	1000
0044	過熱	10:43	1000
0045	位置偏差	10:44	1000
0046	速度偏差	10:45	1000
0047	電流偏差	10:46	1000
0048	過熱	10:47	1000
0049	位置偏差	10:48	1000
0050	速度偏差	10:49	1000
0051	電流偏差	10:50	1000
0052	過熱	10:51	1000
0053	位置偏差	10:52	1000
0054	速度偏差	10:53	1000
0055	電流偏差	10:54	1000
0056	過熱	10:55	1000
0057	位置偏差	10:56	1000
0058	速度偏差	10:57	1000
0059	電流偏差	10:58	1000
0060	過熱	10:59	1000
0061	位置偏差	11:00	1000
0062	速度偏差	11:01	1000
0063	電流偏差	11:02	1000
0064	過熱	11:03	1000
0065	位置偏差	11:04	1000
0066	速度偏差	11:05	1000
0067	電流偏差	11:06	1000
0068	過熱	11:07	1000
0069	位置偏差	11:08	1000
0070	速度偏差	11:09	1000
0071	電流偏差	11:10	1000
0072	過熱	11:11	1000
0073	位置偏差	11:12	1000
0074	速度偏差	11:13	1000
0075	電流偏差	11:14	1000
0076	過熱	11:15	1000
0077	位置偏差	11:16	1000
0078	速度偏差	11:17	1000
0079	電流偏差	11:18	1000
0080	過熱	11:19	1000
0081	位置偏差	11:20	1000
0082	速度偏差	11:21	1000
0083	電流偏差	11:22	1000
0084	過熱	11:23	1000
0085	位置偏差	11:24	1000
0086	速度偏差	11:25	1000
0087	電流偏差	11:26	1000
0088	過熱	11:27	1000
0089	位置偏差	11:28	1000
0090	速度偏差	11:29	1000
0091	電流偏差	11:30	1000
0092	過熱	11:31	1000
0093	位置偏差	11:32	1000
0094	速度偏差	11:33	1000
0095	電流偏差	11:34	1000
0096	過熱	11:35	1000
0097	位置偏差	11:36	1000
0098	速度偏差	11:37	1000
0099	電流偏差	11:38	1000
0100	過熱	11:39	1000
0101	位置偏差	11:40	1000
0102	速度偏差	11:41	1000
0103	電流偏差	11:42	1000
0104	過熱	11:43	1000
0105	位置偏差	11:44	1000
0106	速度偏差	11:45	1000
0107	電流偏差	11:46	1000
0108	過熱	11:47	1000
0109	位置偏差	11:48	1000
0110	速度偏差	11:49	1000
0111	電流偏差	11:50	1000
0112	過熱	11:51	1000
0113	位置偏差	11:52	1000
0114	速度偏差	11:53	1000
0115	電流偏差	11:54	1000
0116	過熱	11:55	1000
0117	位置偏差	11:56	1000
0118	速度偏差	11:57	1000
0119	電流偏差	11:58	1000
0120	過熱	11:59	1000
0121	位置偏差	12:00	1000
0122	速度偏差	12:01	1000
0123	電流偏差	12:02	1000
0124	過熱	12:03	1000
0125	位置偏差	12:04	1000
0126	速度偏差	12:05	1000
0127	電流偏差	12:06	1000
0128	過熱	12:07	1000
0129	位置偏差	12:08	1000
0130	速度偏差	12:09	1000
0131	電流偏差	12:10	1000
0132	過熱	12:11	1000
0133	位置偏差	12:12	1000
0134	速度偏差	12:13	1000
0135	電流偏差	12:14	1000
0136	過熱	12:15	1000
0137	位置偏差	12:16	1000
0138	速度偏差	12:17	1000
0139	電流偏差	12:18	1000
0140	過熱	12:19	1000
0141	位置偏差	12:20	1000
0142	速度偏差	12:21	1000
0143	電流偏差	12:22	1000
0144	過熱	12:23	1000
0145	位置偏差	12:24	1000
0146	速度偏差	12:25	1000
0147	電流偏差	12:26	1000
0148	過熱	12:27	1000
0149	位置偏差	12:28	1000
0150	速度偏差	12:29	1000
0151	電流偏差	12:30	1000
0152	過熱	12:31	1000
0153	位置偏差	12:32	1000
0154	速度偏差	12:33	1000
0155	電流偏差	12:34	1000
0156	過熱	12:35	1000
0157	位置偏差	12:36	1000
0158	速度偏差	12:37	1000
0159	電流偏差	12:38	1000
0160	過熱	12:39	1000
0161	位置偏差	12:40	1000
0162	速度偏差	12:41	1000
0163	電流偏差	12:42	1000
0164	過熱	12:43	1000
0165	位置偏差	12:44	1000
0166	速度偏差	12:45	1000
0167	電流偏差	12:46	1000
0168	過熱	12:47	1000
0169	位置偏差	12:48	1000
0170	速度偏差	12:49	1000
0171	電流偏差	12:50	1000
0172	過熱	12:51	1000
0173	位置偏差	12:52	1000
0174	速度偏差	12:53	1000
0175	電流偏差	12:54	1000
0176	過熱	12:55	1000
0177	位置偏差	12:56	1000
0178	速度偏差	12:57	1000
0179	電流偏差	12:58	1000
0180	過熱	12:59	1000
0181	位置偏差	13:00	1000
0182	速度偏差	13:01	1000
0183	電流偏差	13:02	1000
0184	過熱	13:03	1000
0185	位置偏差	13:04	1000
0186	速度偏差	13:05	1000
0187	電流偏差	13:06	1000
0188	過熱	13:07	1000
0189	位置偏差	13:08	1000
0190	速度偏差	13:09	1000
0191	電流偏差	13:10	1000
0192	過熱	13:11	1000
0193	位置偏差	13:12	1000
0194	速度偏差	13:13	1000
0195	電流偏差	13:14	1000
0196	過熱	13:15	1000
0197	位置偏差	13:16	1000
0198	速度偏差	13:17	1000
0199	電流偏差	13:18	1000
0200	過熱	13:19	1000
0201	位置偏差	13:20	1000
0202	速度偏差	13:21	1000
0203	電流偏差	13:22	1000
0204	過熱	13:23	1000
0205	位置偏差	13:24	1000
0206	速度偏差	13:25	1000
0207	電流偏差	13:26	1000
0208	過熱	13:27	1000
0209	位置偏差	13:28	1000
0210	速度偏差	13:29	1000
0211	電流偏差	13:30	1000
0212	過熱	13:31	1000
0213	位置偏差	13:32	1000
0214	速度偏差	13:33	1000
0215	電流偏差	13:34	1000
0216	過熱	13:35	1000
0217	位置偏差	13:36	1000
0218	速度偏差	13:37	1000
0219	電流偏差	13:38	1000
0220	過熱	13:39	1000
0221	位置偏差	13:40	1000
0222	速度偏差	13:41	1000
0223	電流偏差	13:42	1000
0224	過熱	13:43	1000
0225	位置偏差	13:44	1000
0226	速度偏差	13:45	1000
0227	電流偏差	13:46	1000
0228	過熱	13:47	1000
0229	位置偏差	13:48	1000
0230	速度偏差	13:49	1000
0231	電流偏差	13:50	1000
0232	過熱	13:51	1000
0233	位置偏差	13:52	1000
0234	速度偏差	13:53	1000
0235	電流偏差	13:54	1000
0236	過熱	13:55	1000
0237	位置偏差	13:56	1000
0238	速度偏差	13:57	1000
0239	電流偏差	13:58	1000
0240	過熱	13:59	1000
0241	位置偏差	14:00	1000
0242	速度偏差	14:01	1000
0243	電流偏差	14:02	1000
0244	過熱	14:03	1000
0245	位置偏差	14:04	1000
0246	速度偏差	14:05	1000
0247	電流偏差	14:06	1000
0248	過熱	14:07	1000
0249	位置偏差	14:08	1000
0250	速度偏差	14:09	1000
0251	電流偏差	14:10	1000
0252	過熱	14:11	1000
0253	位置偏差	14:12	1000
0254	速度偏差	14:13	1000
0255	電流偏差	14:14	1000
0256	過熱	14:15	1000
0257	位置偏差	14:16	1000
0258	速度偏差	14:17	1000
0259	電流偏差	14:18	1000
0260	過熱	14:19	1000
0261	位置偏差	14:20	1000
0262	速度偏差	14:21	1000
0263	電流偏差	14:22	1000
0264	過熱	14:23	

DR系列

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

系統構成

- 將小型電動缸與DC電源輸入內藏定位功能型驅動器，或是與RS-485通訊附脈波列輸入型驅動器組合時

此為連接I/O控制或RS-485通訊的構成範例。

小型電動缸、驅動器、連接用電纜線／可動連接用電纜線須另行準備。

- 關於搭配其他類型驅動器的系統構成，請參閱本公司網站。

- 請務必購買
- 請視需要購買

○小型電動缸



○連接用電纜線 → 第56頁

馬達／編碼器用

- 備有不同種類與長度的電纜線，包括可接在連接用電纜線上使用的「中繼電纜線」，或是可使用於可動部位的「可動電纜線」。

DC電源
(主電源)

○DC電源用電纜線 → 網站

資料設定軟體MEXE02



- 資料設定軟體MEXE02可至本公司網站下載。

請客戶自備。
USB電纜線

○驅動器



與上位連接機器的連接方式有I/O控制、FA網路控制、Modbus控制3種。

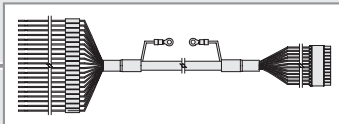
上位
控制
機器



網路
轉換器
→ 網站

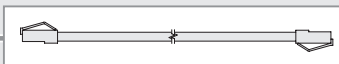
○輸出信號用電纜線 → 網站

I/O控制時



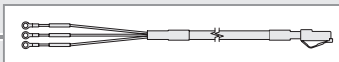
○RS-485通訊電纜線 → 網站

FA網路控制時



○FLEX用通訊電纜線 → 網站

Modbus控制時



●系統構成售價範例

小型電動缸		+	驅動器	+	電纜線	
DR28T1A03-AZAKD	31,270元				連接用電纜線 (1m) CC010VZ2F2	輸出信號用電纜線 附連接器型 (1m) CC24D010C-1
	○		○		1,000元	2,500元
					○	○

- 上述系統構成僅為其中一例。尚有其他組合。

注意事項

- 從馬達拉出的馬達／編碼器電纜線無法直接連接到驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

■品名看法

●小型電動缸

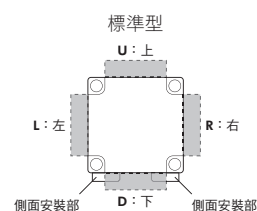
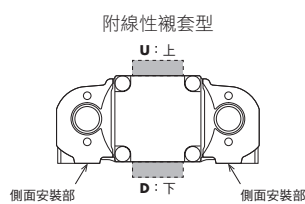
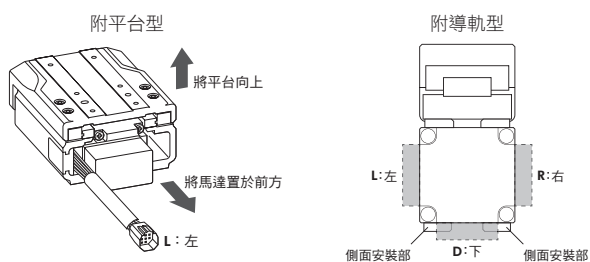
DR 28 T 2.5 BC 03 - AZ A K R - P

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪

①	系列名	DR ：DR系列
②	安裝尺寸	20 ：20mm 28 ：28mm
③	形狀	W ：附平台型 T ：附導軌型 G ：附線性襯套型 R ：標準型
④	導程	1 ：1mm 2.5 ：2.5mm
⑤	滾珠螺桿種類	A ：轉造滾珠螺桿 AC ：轉造滾珠螺桿：轉造滾珠螺桿 附外蓋 B ：精密滾珠螺桿 BC ：精密滾珠螺桿 附外蓋
⑥	行程	02 ：25mm 03 ：30mm
⑦	搭載馬達	AZ ：AZ系列
⑧	附加功能	A ：無
⑨	馬達規格	K ：DC電源輸入規格
⑩	電纜線出線方向*	U ：朝上 D ：朝下 R ：朝右 L ：朝左
⑪	安裝板	無：無安裝板 F ：附凸緣 P ：附腳座

*電纜線出線方向如下圖所示。

- 附平台型：出線方向為平台向上，馬達置於前方時的方向
- 其他類型：出線方向為側面安裝部向下，從出力軸的相反側來看時的方向



種類與售價

●小型電動缸

◇附平台型

- 安裝尺寸28mm
精密滾珠螺桿



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28W1B03-AZAKL	39,450元
2.5	DR28W2.5B03-AZAKL	

◇附導軌型

- 安裝尺寸20mm
精密滾珠螺桿



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR20T1B02-AZAKD DR20T1B02-AZAKR DR20T1B02-AZAKL	39,090元
		DR20T1B02-AZAKD-F NEW DR20T1B02-AZAKR-F NEW DR20T1B02-AZAKL-F NEW	
		DR20T1B02-AZAKD-P NEW DR20T1B02-AZAKR-P NEW DR20T1B02-AZAKL-P NEW	
	附凸緣		40,300元
	附腳座		

- 安裝尺寸28mm
轉造滾珠螺桿 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28T1A03-AZAKD DR28T1A03-AZAKR DR28T1A03-AZAKL	31,270元
		DR28T1A03-AZAKD-F DR28T1A03-AZAKR-F DR28T1A03-AZAKL-F	
		DR28T1A03-AZAKD-P DR28T1A03-AZAKR-P DR28T1A03-AZAKL-P	
	附凸緣		32,480元
	附腳座		

- 安裝尺寸28mm
精密滾珠螺桿



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28T1B03-AZAKD DR28T1B03-AZAKR DR28T1B03-AZAKL	36,420元
		DR28T1B03-AZAKD-F DR28T1B03-AZAKR-F DR28T1B03-AZAKL-F	
		DR28T1B03-AZAKD-P DR28T1B03-AZAKR-P DR28T1B03-AZAKL-P	
	附凸緣		37,640元
	附腳座		
2.5	無	DR28T2.5B03-AZAKD DR28T2.5B03-AZAKR DR28T2.5B03-AZAKL	36,420元
		DR28T2.5B03-AZAKD-F DR28T2.5B03-AZAKR-F DR28T2.5B03-AZAKL-F	
		DR28T2.5B03-AZAKD-P DR28T2.5B03-AZAKR-P DR28T2.5B03-AZAKL-P	
	附凸緣		37,640元
	附腳座		

- 安裝尺寸28mm
精密滾珠螺桿 附外蓋



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28W1BC03-AZAKL	40,060元
2.5	DR28W2.5BC03-AZAKL	

- 安裝尺寸20mm
精密滾珠螺桿 附外蓋 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR20T1BC02-AZAKD DR20T1BC02-AZAKR DR20T1BC02-AZAKL	39,700元
		DR20T1BC02-AZAKD-F DR20T1BC02-AZAKR-F DR20T1BC02-AZAKL-F	
		DR20T1BC02-AZAKD-P DR20T1BC02-AZAKR-P DR20T1BC02-AZAKL-P	
	附凸緣		40,910元
	附腳座		

- 安裝尺寸28mm
轉造滾珠螺桿 附外蓋 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28T1AC03-AZAKD DR28T1AC03-AZAKR DR28T1AC03-AZAKL	31,880元
		DR28T1AC03-AZAKD-F DR28T1AC03-AZAKR-F DR28T1AC03-AZAKL-F	
		DR28T1AC03-AZAKD-P DR28T1AC03-AZAKR-P DR28T1AC03-AZAKL-P	
	附凸緣		33,090元
	附腳座		

- 安裝尺寸28mm
精密滾珠螺桿 附外蓋



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28T1BC03-AZAKD DR28T1BC03-AZAKR DR28T1BC03-AZAKL	37,030元
		DR28T1BC03-AZAKD-F DR28T1BC03-AZAKR-F DR28T1BC03-AZAKL-F	
		DR28T1BC03-AZAKD-P DR28T1BC03-AZAKR-P DR28T1BC03-AZAKL-P	
	附凸緣		38,240元
	附腳座		
2.5	無	DR28T2.5BC03-AZAKD DR28T2.5BC03-AZAKR DR28T2.5BC03-AZAKL	37,030元
		DR28T2.5BC03-AZAKD-F DR28T2.5BC03-AZAKR-F DR28T2.5BC03-AZAKL-F	
		DR28T2.5BC03-AZAKD-P DR28T2.5BC03-AZAKR-P DR28T2.5BC03-AZAKL-P	
	附凸緣		38,240元
	附腳座		

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

◇附線性襯套型

●安裝尺寸28mm

轉造滾珠螺桿 **NEW**



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28G1A03-AZAKU DR28G1A03-AZAKD	27,330元

●安裝尺寸28mm

精密滾珠螺桿



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28G1B03-AZAKU DR28G1B03-AZAKD	32,480元
2.5	DR28G2.5B03-AZAKU DR28G2.5B03-AZAKD	

●安裝尺寸28mm

轉造滾珠螺桿 附外蓋 **NEW**



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28G1AC03-AZAKU DR28G1AC03-AZAKD	27,940元

●安裝尺寸28mm

精密滾珠螺桿 附外蓋



導程 [mm]	品名	建議售價(未稅)
1	DR28G1BC03-AZAKU DR28G1BC03-AZAKD	33,090元
2.5	DR28G2.5BC03-AZAKU DR28G2.5BC03-AZAKD	

◇標準型

●安裝尺寸20mm 精密滾珠螺桿



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR20R1B02-AZAKU DR20R1B02-AZAKD DR20R1B02-AZAKR DR20R1B02-AZAKL	32,120元

●安裝尺寸28mm 轉造滾珠螺桿 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28R1A03-AZAKU DR28R1A03-AZAKD DR28R1A03-AZAKR DR28R1A03-AZAKL	24,910元
	附腳座	DR28R1A03-AZAKU-P DR28R1A03-AZAKD-P DR28R1A03-AZAKR-P DR28R1A03-AZAKL-P	26,120元

●安裝尺寸28mm 精密滾珠螺桿



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28R1B03-AZAKU DR28R1B03-AZAKD DR28R1B03-AZAKR DR28R1B03-AZAKL	30,060元
	附腳座	DR28R1B03-AZAKU-P DR28R1B03-AZAKD-P DR28R1B03-AZAKR-P DR28R1B03-AZAKL-P	31,270元
2.5	無	DR28R2.5B03-AZAKU DR28R2.5B03-AZAKD DR28R2.5B03-AZAKR DR28R2.5B03-AZAKL	30,060元
	附腳座	DR28R2.5B03-AZAKU-P DR28R2.5B03-AZAKD-P DR28R2.5B03-AZAKR-P DR28R2.5B03-AZAKL-P	31,270元

●驅動器

本公司備有各種驅動器，可依據客戶所使用的上位系統選購。
→請參閱第56頁。

●連接用電纜線／可動連接用電纜線

如電纜線需要彎曲，請使用可動連接用電纜線。
→請參閱第56頁。

注意事項

●從馬達拉出的馬達／編碼器電纜線無法直接連接到驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

■附件

●小型電動缸

種類	附件	使用說明書
各型共用		1套

●安裝尺寸20mm 精密滾珠螺桿 附外蓋 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR20R1BC02-AZAKU DR20R1BC02-AZAKD DR20R1BC02-AZAKR DR20R1BC02-AZAKL	32,730元

●安裝尺寸28mm 轉造滾珠螺桿 附外蓋 **NEW**



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28R1AC03-AZAKU DR28R1AC03-AZAKD DR28R1AC03-AZAKR DR28R1AC03-AZAKL	25,520元
	附腳座	DR28R1AC03-AZAKU-P DR28R1AC03-AZAKD-P DR28R1AC03-AZAKR-P DR28R1AC03-AZAKL-P	26,730元

●安裝尺寸28mm 精密滾珠螺桿 附外蓋



導程 [mm]	安裝板	品名	建議售價(未稅)
1	無	DR28R1BC03-AZAKU DR28R1BC03-AZAKD DR28R1BC03-AZAKR DR28R1BC03-AZAKL	30,670元
	附腳座	DR28R1BC03-AZAKU-P DR28R1BC03-AZAKD-P DR28R1BC03-AZAKR-P DR28R1BC03-AZAKL-P	31,880元
2.5	無	DR28R2.5BC03-AZAKU DR28R2.5BC03-AZAKD DR28R2.5BC03-AZAKR DR28R2.5BC03-AZAKL	30,670元
	附腳座	DR28R2.5BC03-AZAKU-P DR28R2.5BC03-AZAKD-P DR28R2.5BC03-AZAKR-P DR28R2.5BC03-AZAKL-P	31,880元

DR 系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2 系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列 驅動器／ 連接用電纜線

周邊機器

規格表看法

以小型電動缸為例

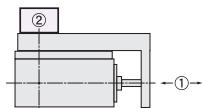
作動器 品名	滾珠螺桿		DR28T2.5B03-AZAK□-□
	滾珠螺桿	附外蓋	DR28T2.5BC03-AZAK□-□
① 導程		mm	2.5
滾珠螺桿種類			精密
② 反覆	①前端部	mm	±0.003
定位精度	②上部	mm	±0.005
③ LOST MOTION		mm	0.02以下
④ 最小移動量		mm	0.001
⑤ 容許慣量	靜容許慣量	N·m	$M_P : 0.30 \quad M_Y : 0.24 \quad M_R : 1.5$
	動容許慣量	N·m	
⑥ 可搬重量	水平	kg	4
	垂直	kg	2
⑦ 推力		N	20
⑧ 推壓力		N	50
⑨ 保持力		N	20
⑩ 行程		mm	30
⑪ 最高速度		mm/s	100
⑫ 最大加速度		m/s ²	0.5

① 導程

馬達運轉1圈時，滾珠螺桿朝直線方向前進的距離。

② 反覆定位精度

從同一方向反覆進行定位至同一位置時所產生的誤差值。
(精度是在一定溫度、一定負載下的數值。)



①為前端位置，②為直線導軌上的反覆定位精度。
其他無區別者為共用特性。

③ LOST MOTION

從不同方向定位至同一位置時所產生的誤差值。
(精度是在一定溫度、一定負載下的數值。)

④ 最小移動量

此為原廠出貨時設定的每1 step的移動量。

⑤ 容許慣量

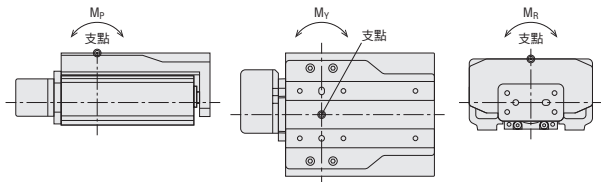
當工作物放置的位置偏離小型電動缸的導軌中心時，欲轉動導軌的力量將會起作用。此時施加在導軌上的最大力量即指最大負載慣量。

動容許慣量為在動作中容許的慣量。

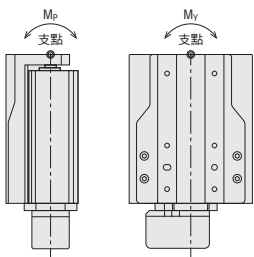
靜容許慣量為在停止中容許的慣量。

●附平台型

水平方向

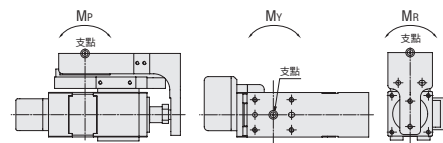


垂直方向

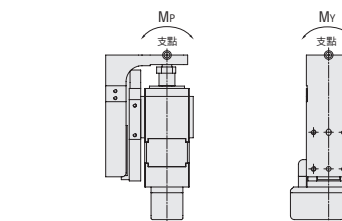


●附導軌型

水平方向

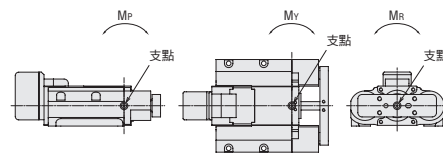


垂直方向

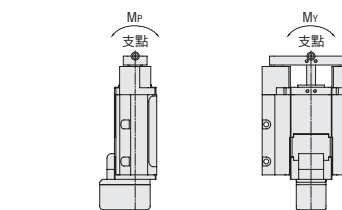


●附線性襯套型

水平方向



垂直方向

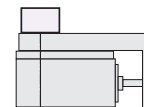


⑥ 可搬重量

●水平方向 (圖A)

代表小型電動缸採水平方向設置時，其規格的運轉性能可搬動的最大重量。

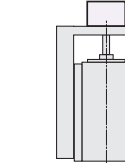
圖A



●垂直方向 (圖B)

代表小型電動缸採垂直方向設置時，其規格的運轉性能可搬動的最大重量。

圖B



⑦ 推力

等速運轉時，可推動負載的最大力量。

⑧ 推壓力

推壓運轉中，推壓負載時的最大加壓力。

⑨ 保持力

通電時、馬達停止時的保持力最大值。

⑩ 行程

可搬運、推拉負載的最大距離。

⑪ 最高速度

可搬運可搬重量的最高速度。

⑫ 最大加速度

搬運可搬重量時的最大加速度。

■ 小型電動缸規格

● 附平台型



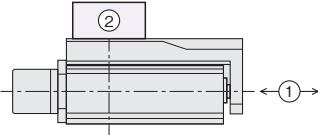
◇ 安裝尺寸28mm

作動器品名	滾珠螺桿		DR28W1B03-AZAKL	DR28W2.5B03-AZAKL
	滾珠螺桿	附外蓋	DR28W1BC03-AZAKL	DR28W2.5BC03-AZAKL
導程		mm	1	2.5
滾珠螺桿種類			精密	
反覆	①前端部	mm	±0.003	
定位精度	②上部	mm	±0.005	
LOST MOTION		mm	0.03以下	
最小移動量		mm	0.001	
容許慣量*	靜容許慣量	N·m	Mp : 0.6 My : 0.5 Mr : 16.2	
	動容許慣量	N·m		
可搬重量	水平	kg	4	
	垂直	kg	4	2
推力		N	40	20
推壓力		N	—	50
保持力		N	40	20
行程		mm	30	
最高速度		mm/s	40	100
最大加速度		m/s ²	0.2	0.5

*負載請設定在推力以下。

■ 注意事項

- 依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。
- 反覆定位精度



①為前端位置，②為直線導軌上的反覆定位精度。

DR
系列

系統
構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

●附導軌型



◇安裝尺寸20mm

作動器品名	滾珠螺桿	滾珠螺桿 附外蓋	DR20T1B02-AZAK□-□ NEW
			DR20T1BC02-AZAK□-□ NEW
導程		mm	1
滾珠螺桿種類			精密
反覆	①前端部	mm	±0.003
定位精度	②上部	mm	±0.01
LOST MOTION		mm	0.02以下
最小移動量		mm	0.001
容許慣量*	靜容許慣量	N·m	Mp : 0.1 My : 0.05 Mr : 0.15
	動容許慣量	N·m	
可搬重量	水平	kg	0.5
	垂直	kg	1
推力		N	15
推壓力		N	—
保持力		N	15
行程		mm	25
最高速度		mm/s	20
最大加速度		m/s ²	0.2

●品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。

品名中的□表示安裝板，分別為**F**（附凸緣）或**P**（附腳座）。

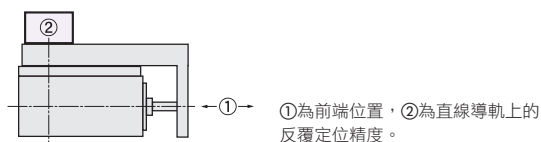
無安裝板的類型在品名中則無-□。

*負載請設定在推力以下。

注意事項

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

●反覆定位精度



◇安裝尺寸28mm

作動器品名	滾珠螺桿	滾珠螺桿 附外蓋	DR28T1A03-AZAK□-□ NEW	DR28T1B03-AZAK□-□	DR28T2.5B03-AZAK□-□
			DR28T1AC03-AZAK□-□ NEW	DR28T1BC03-AZAK□-□	DR28T2.5BC03-AZAK□-□
導程		mm	1	1	2.5
滾珠螺桿種類			轉造		精密
反覆	①前端部	mm	±0.01		±0.003
定位精度	②上部	mm	±0.01		±0.005
LOST MOTION		mm	0.05以下		0.02以下
最小移動量		mm		0.001	
容許慣量*	靜容許慣量	N·m	Mp : 0.30 My : 0.24 Mr : 1.5		
	動容許慣量	N·m			
可搬重量	水平	kg	4		
	垂直	kg			
推力		N	40		20
推壓力		N	—		50
保持力		N	40		20
行程		mm		30	
最高速度		mm/s	40		100
最大加速度		m/s ²	0.2		0.5

●品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。

品名中的□表示安裝板，分別為**F**（附凸緣）或**P**（附腳座）。

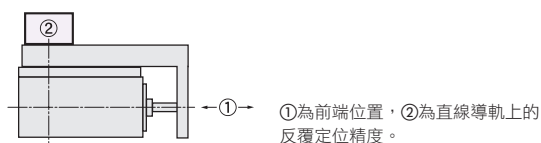
無安裝板的類型在品名中則無-□。

*負載請設定在推力以下。

注意事項

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

●反覆定位精度



●附線性襯套型



◇安裝尺寸28mm

作動器品名	滾珠螺桿		DR28G1A03-AZAK□ NEW	DR28G1B03-AZAK□	DR28G2.5B03-AZAK□
	滾珠螺桿	附外蓋	DR28G1AC03-AZAK□ NEW	DR28G1BC03-AZAK□	DR28G2.5BC03-AZAK□
導程		mm	1	1	2.5
滾珠螺桿種類			轉造	精密	
反覆定位精度		mm	±0.01	±0.005	
LOST MOTION		mm	0.05以下	0.02以下	
最小移動量		mm	0.001		
容許慣量*1	靜容許慣量	N·m	Mp：0.15 My：0.15 Mr：0.1		
	動容許慣量	N·m			
可搬重量	水平	kg	0.2（4）*2		
	垂直	kg			
推力		N	40	20	
推壓力		N	—	50	
保持力		N	40	20	
行程		mm	30		
最高速度		mm/s	40	100	
最大加速度		m/s ²	0.2	0.5	

●品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為**U**（朝上）或**D**（朝下）任一項。

*1 負載請設定在推力以下。

*2 () 內為併用外部直線導軌時的規格。

注意事項

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

DR
系列

系統
構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

●標準型



◇安裝尺寸20mm

作動器品名	滾珠螺桿	滾珠螺桿	附外蓋	DR20R1B02-AZAK□	DR20R1BC02-AZAK□ NEW
導程			mm	1	
滾珠螺桿種類				精密	
反覆定位精度			mm	±0.003	
LOST MOTION			mm	0.02以下	
最小移動量			mm	0.001	
可搬重量	水平		kg	1.5	
	垂直		kg	1.5	
推力			N	15	
推壓力			N	—	
保持力			N	15	
行程			mm	25	
最高速度			mm/s	20	
最大加速度			m/s ²	0.2	

●品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為**U**（朝上）、**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。

注意事項

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。



◇安裝尺寸28mm

作動器品名	滾珠螺桿	滾珠螺桿	附外蓋	DR28R1A03-AZAK□-□ NEW	DR28R1B03-AZAK□-□	DR28R2.5B03-AZAK□-□
				DR28R1AC03-AZAK□-□ NEW	DR28R1BC03-AZAK□-□	DR28R2.5BC03-AZAK□-□
導程			mm	1	1	2.5
滾珠螺桿種類				轉造		精密
反覆定位精度			mm	±0.01		±0.003
LOST MOTION			mm	0.05以下		0.02以下
最小移動量			mm		0.001	
可搬重量	水平		kg		4	
	垂直		kg			
推力			N	40		20
推壓力			N	—		50
保持力			N	40		20
行程			mm		30	
最高速度			mm/s	40		100
最大加速度			m/s ²	0.2		0.5

●品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為**U**（朝上）、**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。

品名中的□為表示安裝板的**P**（附腳座）。

無安裝板的類型在品名中則無-□。

注意事項

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

DR 系列
系統構成
品名看法 種類與售價
規格、特性
外形圖

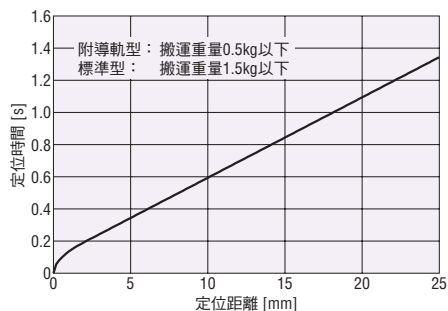
DRS2 系列
系統構成
品名看法 種類與售價
規格、特性
外形圖

AZ 系列 驅動器／ 連接用電纜線
周邊機器

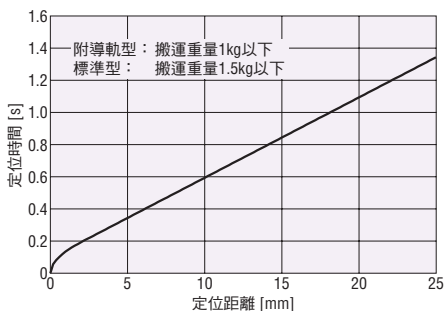
■ 定位距離—定位時間

● 安裝尺寸20mm 附導軌型、標準型

◇ 水平方向安裝時

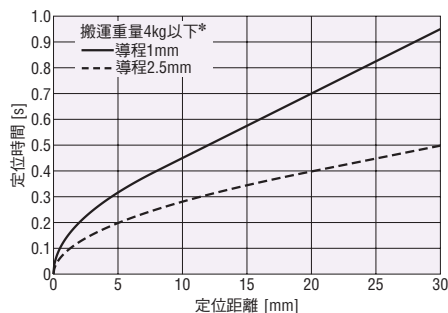


◇ 垂直方向安裝時

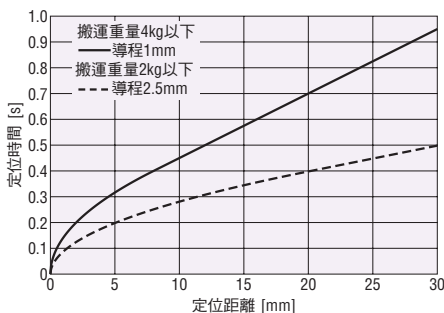


● 安裝尺寸28mm 全部類型

◇ 水平方向安裝時



◇ 垂直方向安裝時



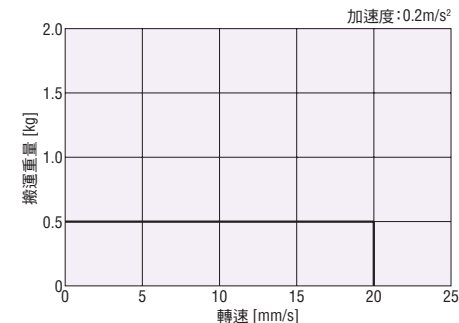
*附線性襯套型若不併用外部直線導軌，可搬重量則為0.2kg。

●本公司網站有提供「最短定位時間計算工具」。可根據機種、運轉條件計算出定位時間以供參考。

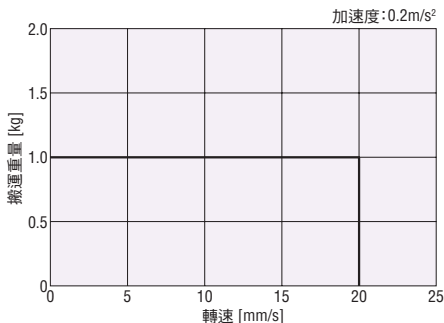
■ 轉速—搬運重量

● 安裝尺寸20mm 附導軌型

◇ 水平方向安裝時

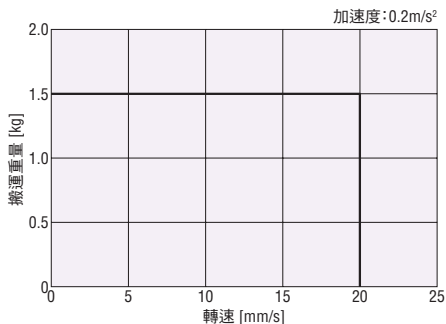


◇ 垂直方向安裝時

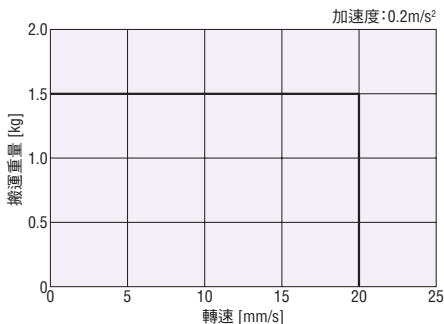


● 安裝尺寸20mm 標準型

◇ 水平方向安裝時

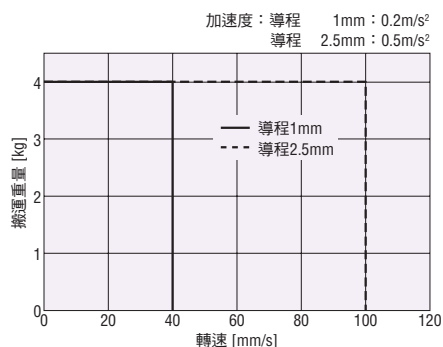


◇ 垂直方向安裝時

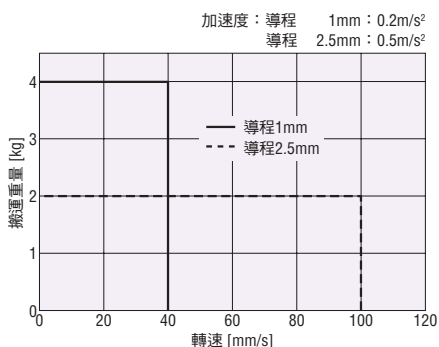


●安裝尺寸28mm 附平台型、附導軌型、標準型

◇水平方向安裝時

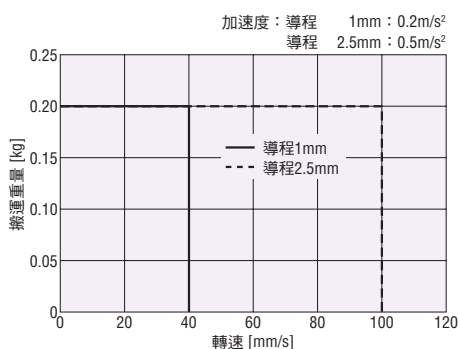


◇垂直方向安裝時

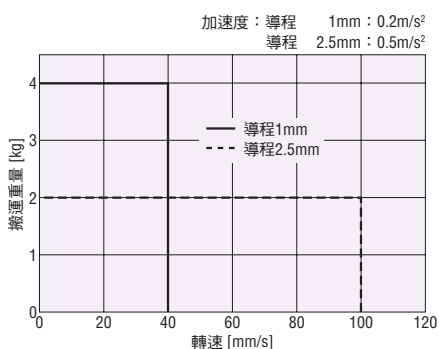


●附線性襯套型

◇採水平方向安裝時*



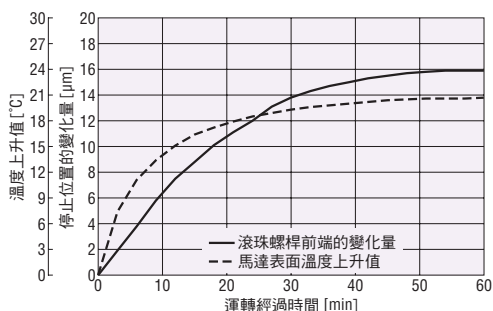
◇垂直方向安裝時



*併用外部直線導軌時的特性與附導軌型相同。

■溫度上升造成的位置變形位移（參考值）

●安裝尺寸20mm



【條件】

運轉週期比率：80%

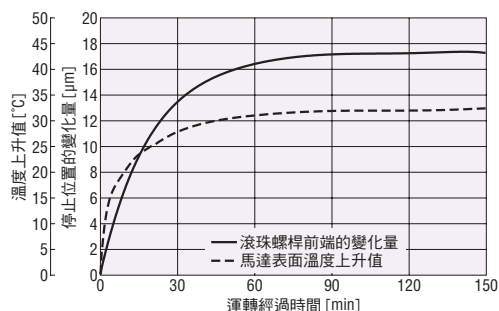
運轉電流比率：100%（出貨時設定）

停止電流比率：50%（出貨時設定）

測量位置：距離原點25mm

測量方法：使用鐳射變位計

●安裝尺寸28mm



【條件】

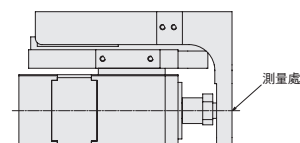
運轉週期比率：90%

運轉電流比率：100%（出貨時設定）

停止電流比率：50%（出貨時設定）

測量位置：距離原點30mm

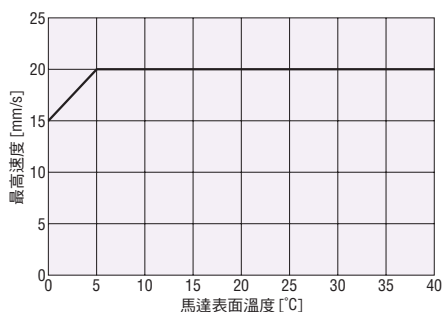
測量方法：使用鐳射變位計



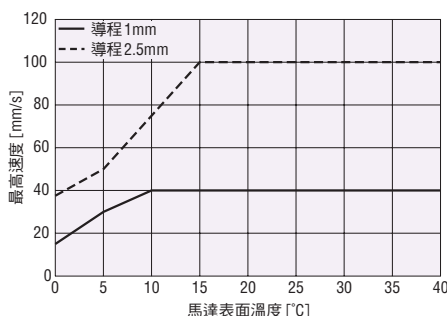
●圖為DR28 附導軌型。

■不同溫度下的最高速度（參考值）

●安裝尺寸20mm



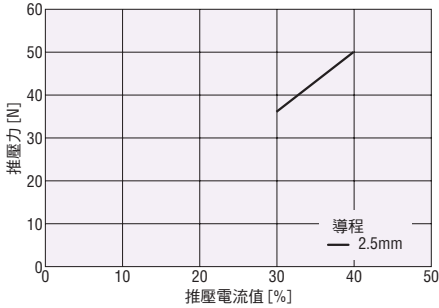
●安裝尺寸28mm



推壓實際值

DR28導程2.5mm的推壓電流值與推壓力的參考資料如下所示。

使用時請確認實際的推壓力。



● 以上特性圖為**DR28**導程2.5mm朝水平方向驅動時的推壓測量結果的代表值。

● 推壓電流值與推壓力的關係因以下條件而異。請於實際設備進行確認。

- ・安裝條件（水平方向安裝、垂直方向安裝）
- ・設備的負載條件
- ・電纜線長度
- ・環境溫度

● 推壓轉速上限值為6mm/s。

注意事項

● 使用**DR**系列導程1mm的電動缸時，請勿進行推壓運轉。

因可能在推壓運轉完成前發生TLC輸出，使推壓運轉無法正常完成。

一般規格

耐熱等級	130（B）	
絕緣電阻	如下所示，使用DC500V高阻錶測量的值達100MΩ以上。 ・外殼 — 馬達線圈間	
絕緣耐壓	如下所示，施加電壓1分鐘亦無異常。 ・外殼 — 馬達線圈間 AC0.5kV 50Hz或60Hz	
使用環境（動作時）	環境溫度	0~+40℃（無結凍）*
	環境溼度	85%以下（無結露）
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接被水、油等噴濺。

* 依本公司測量條件

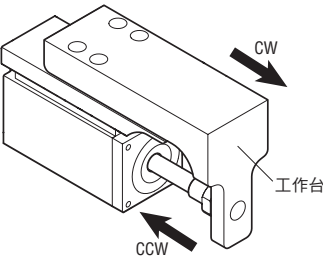
注意事項

● 進行絕緣電阻測量、絕緣耐壓測試時，請分開馬達和驅動器。

此外，馬達的ABZO編碼器部請勿進行這些測試。

移動方向

出貨時，可動部的移動方向設定如下。



● 圖為附導軌型。

◆安裝尺寸28mm

品名	重量 kg	2D CAD資料
DR28W1B03-AZAKL	0.46	D7901
DR28W1BC03-AZAKL		D7902
DR28W2.5B03-AZAKL		D7901
DR28W2.5BC03-AZAKL		D7902



◆安裝尺寸20mm

安裝板	品名	重量 kg	2D CAD資料		
			電纜線出線方向		
			下	右	左
無	DR20T1B02-AZAK 	0.18	D7905D	D7905R	D7905L
	DR20T1BC02-AZAK 		D7907D	D7907R	D7907L
附凸緣	DR20T1B02-AZAK  -F		D7905D_F	D7905R_F	D7905L_F
	DR20T1BC02-AZAK  -F		D7907D_F	D7907R_F	D7907L_F
附腳座	DR20T1B02-AZAK  -P		D7905D_P	D7905R_P	D7905L_P
	DR20T1BC02-AZAK  -P		D7907D_P	D7907R_P	D7907L_P

Technical drawing of the DF62B-13EP-2.2C motor cable assembly, showing various views and dimensions.

Top View (A部詳圖): Shows the circular motor housing with a central cable entry point. Dimensions include a total width of 20.5, a central hole diameter of $\phi 2^{+0.02}_0$ with a depth of 3, and a mounting hole diameter of $4 \times M2$ with a depth of 4. The cable entry point is marked with a 1 and a 0.02 depth.

Side View (A): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total length of 150, a cable length of 8.7, a motor housing length of 20.5, a central hole diameter of $\phi 2^{+0.02}_0$ with a depth of 3, a mounting hole diameter of $4 \times M2$ with a depth of 4, a cable diameter of 18, a cable length of 47.8, a motor housing length of 69, a cable diameter of 12, and a motor housing length of 19.

Motor Cable (馬達導線): DF62B-13EP-2.2C (台廣電子股份有限公司)

Bottom View (D部詳圖): Shows the motor housing with a central cable entry point. Dimensions include a total width of 20.5, a central hole diameter of $\phi 2^{+0.02}_0$ with a depth of 3, and a mounting hole diameter of $4 \times M2$ with a depth of 4. The cable entry point is marked with a 1 and a 0.02 depth.

Front View (34): Shows the motor housing with a central cable entry point. Dimensions include a total width of 34 and a motor housing length of 40.1.

Side View (B-B): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total length of 70.5, a cable length of 16.5, a motor housing length of 4.5, a central hole diameter of $\phi 16$ with a depth of 7, a motor housing length of 11.4, a cable diameter of $\phi 11$, a motor housing length of 37, a cable diameter of 1.5, a motor housing length of 7.5, a cable diameter of 1, a motor housing length of 25, a cable diameter of 1, a motor housing length of 21, and a cable diameter of 1.

Top View (C部詳圖): Shows the motor housing with a central cable entry point. Dimensions include a total width of 20.5, a central hole diameter of $\phi 2^{+0.02}_0$ with a depth of 3, a mounting hole diameter of $4 \times M2$ with a depth of 4, a cable entry point marked with a 1 and a 0.02 depth, a cable diameter of 10, a motor housing length of 13, a cable diameter of 16, a motor housing length of 27, a cable diameter of 16, a motor housing length of 15, a cable diameter of 11, a motor housing length of 16, a cable diameter of 20, a motor housing length of 14, and a cable diameter of 14.

Bottom View (B-B): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total length of 70.5, a cable length of 16.5, a motor housing length of 4.5, a central hole diameter of $\phi 16$ with a depth of 7, a motor housing length of 11.4, a cable diameter of $\phi 11$, a motor housing length of 37, a cable diameter of 1.5, a motor housing length of 7.5, a cable diameter of 1, a motor housing length of 25, a cable diameter of 1, a motor housing length of 21, and a cable diameter of 1.

Side View (C): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total length of 14, a cable length of 2.5, a motor housing length of 9, a cable diameter of $\phi 2^{+0.02}_0$ with a depth of 3, a mounting hole diameter of $4 \times M2.5$ with a depth of 3.5, a cable diameter of 10, and a motor housing length of 17.

Top View (B-B): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total width of 5, a cable length of 2, a motor housing length of $\phi 2.3$, and a mounting hole diameter of $4 \times M2$.

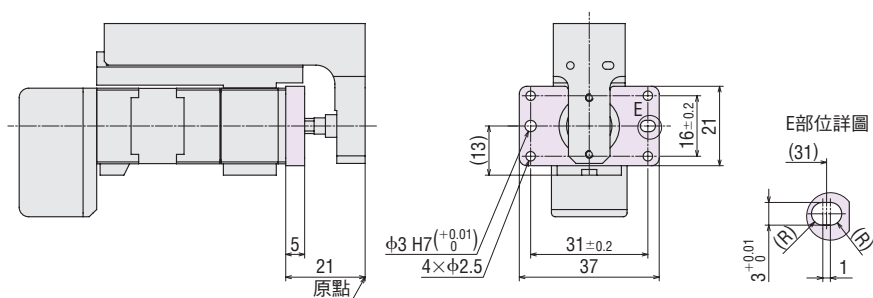
Side View (B-B): Shows the motor housing and cable. Dimensions include a total length of 5, a cable length of 2, a motor housing length of $\phi 2.3$, and a mounting hole diameter of $4 \times M2$.

Roller Screw Cap (※滾珠螺桿附外蓋時): Shows the motor housing with a central cable entry point. Dimensions include a total width of 14.5 and a motor housing length of 16.

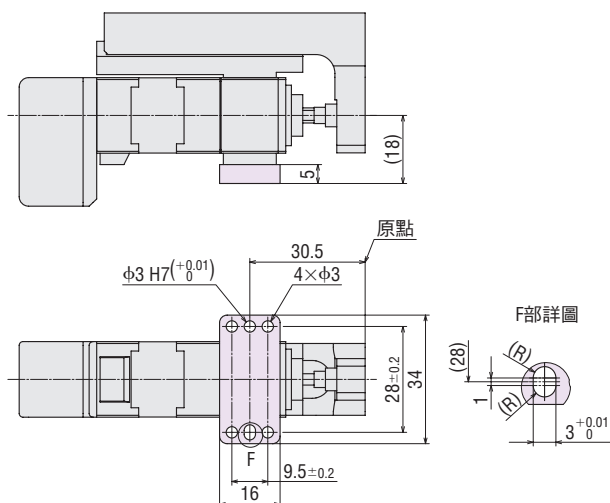
●電纜線出線方向

朝下	朝右	朝左

●附導軌型 附凸緣



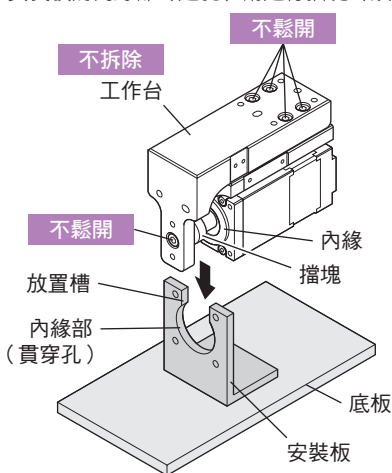
●附導軌型 附腳座



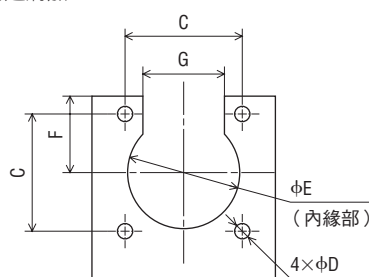
●色部分為安裝板。

●安裝板參考圖

安裝附導軌型時若採用正面安裝，客戶須自備安裝板。
安裝板的內緣部（通孔）請進行擋塊（滾珠螺桿外蓋）用的逃溝加工。



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。



單位：mm

品名	C	φD	φE	F	G
DR20	16±0.1	φ2.3	φ16 ^{+0.018} ₀ (H7)	11	11.5

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

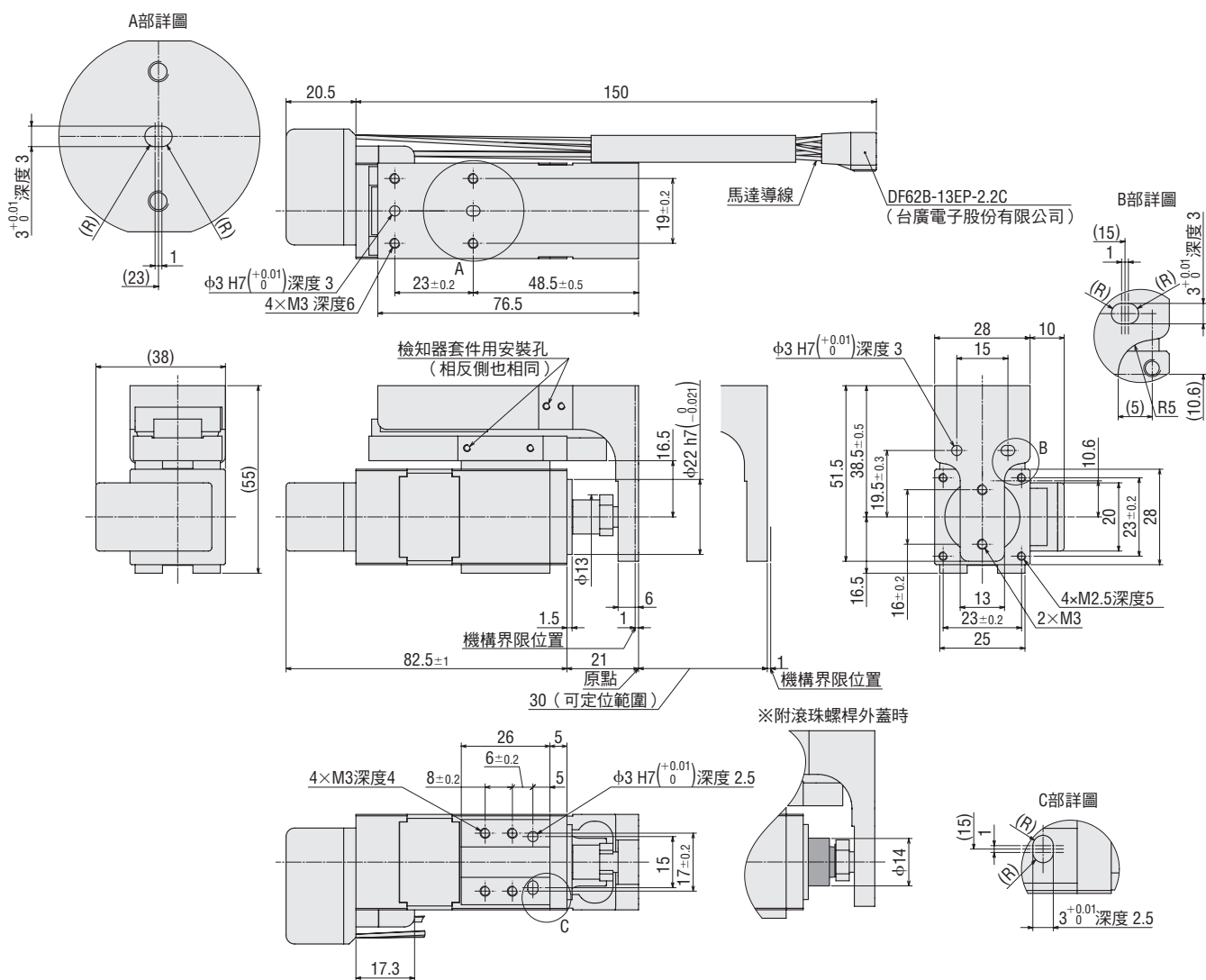
◇安裝尺寸28mm

2D & 3D CAD

安裝板	品名	重量 kg	2D CAD資料		
			電纜線出線方向		
			下	右	左
無	DR28T1□03-AZAK□	0.39	D7751	D7752	D7753
	DR28T1□C03-AZAK□		D7754	D7755	D7756
	DR28T2.5B03-AZAK□		D7751	D7752	D7753
	DR28T2.5BC03-AZAK□		D7754	D7755	D7756
附凸緣	DR28T1□03-AZAK□-F	0.42	D7763	D7764	D7765
	DR28T1□C03-AZAK□-F		D7766	D7767	D7768
	DR28T2.5B03-AZAK□-F		D7763	D7764	D7765
	DR28T2.5BC03-AZAK□-F		D7766	D7767	D7768
附腳座	DR28T1□03-AZAK□-P	0.42	D7757	D7758	D7759
	DR28T1□C03-AZAK□-P		D7760	D7761	D7762
	DR28T2.5B03-AZAK□-P		D7757	D7758	D7759
	DR28T2.5BC03-AZAK□-P		D7760	D7761	D7762

●品名中的□表示滾珠螺桿種類的A（轉造滾珠螺桿）或B（精密滾珠螺桿）。

品名中的□表示電纜線的出線方向，分別為D（朝下）、R（朝右）或L（朝左）任一。

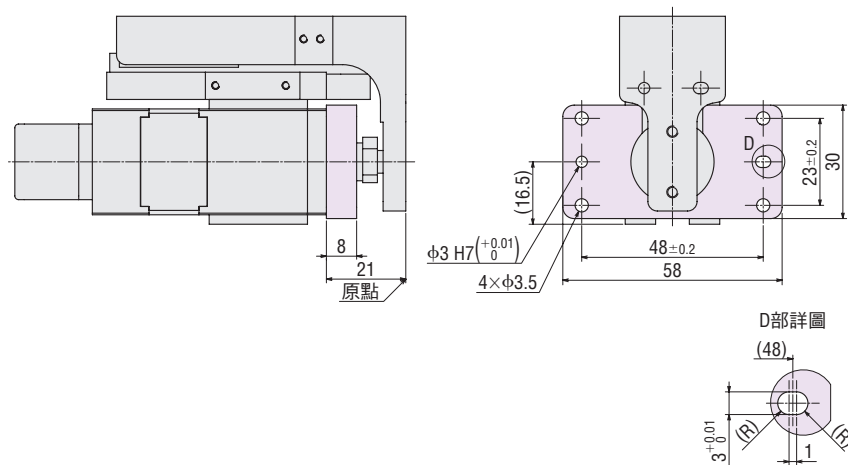


●色部分為滾珠螺桿外蓋。

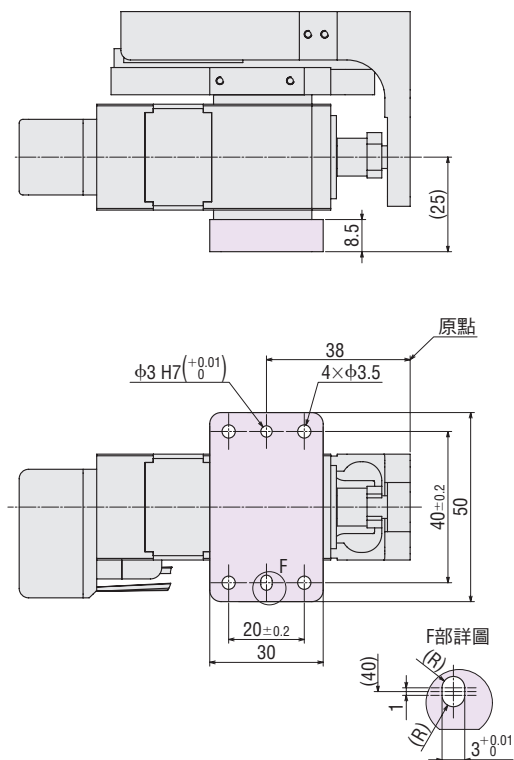
●電纜線出線方向

朝下	朝右	朝左
(28) (24) (62.5)	(38) (55)	(38) (55)

●附導軌型 附凸緣



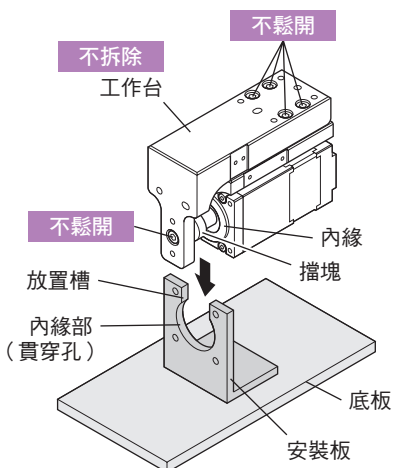
●附導軌型 附腳座



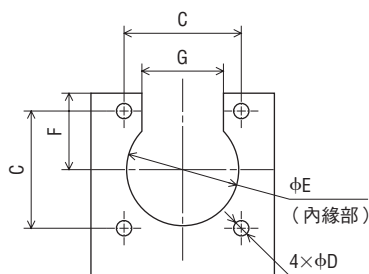
●色部分為安裝板。

●安裝板參考圖

安裝附導軌型時若採用正面安裝，客戶須自備安裝板。
安裝板的內緣部（通孔）請進行擋塊（滾珠螺桿外蓋）用的逃溝加工。



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。



單位：mm

品名	C	φD	φE	F	G
DR28	23±0.1	φ3	φ22 ^{+0.021} ₀ (H7)	15	16

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

◆安裝尺寸28mm

品名	重量 kg	2D CAD資料	
		電纜線出線方向	
		上	下
DR28G1□03-AZAK□	0.43	D7882	D7883
DR28G1□C03-AZAK□		D7884	D7885
DR28G2.5B03-AZAK□		D7882	D7883
DR28G2.5BC03-AZAK□		D7884	D7885

Technical drawing of the DF62B-13EP-2.2C motor assembly, showing multiple views and dimensions.

Top View (A-A): Dimensions include 46, 23±0.2, 18, 28, 23±0.2, 4×M2.5深度5, φ21, φ22-0.1, 60.5, 28, 1.5, 6, 25±0.2, 39±0.2, 14, 6, 25±0.2, 39±0.2.

Side View: Dimensions include 20.5, 17.3, 150, 38.5, 6, 1, 7, 96.5±1, 73±1, 1, 30 (可定位範圍), 1, 30 (可定位範圍).

Front View: Dimensions include 46±0.2, 20, 16±0.2, 4×M3深度5, 4×φ3.3孔, 4, 1.5, 6, 25±0.2, 39±0.2, 14, 6, 25±0.2, 39±0.2.

Bottom View: Dimensions include 46±0.2, 20, 16±0.2, 4×M3深度5, 4×φ3.3孔, 4, 1.5, 6, 25±0.2, 39±0.2, 14, 6, 25±0.2, 39±0.2.

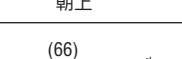
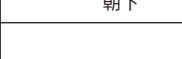
Detail View B (B部詳圖): Dimensions include 3^{+0.01}/₀ 深度3, 1, 46, 1, 46, 1, 46, 1, 46.

Detail View C (C部詳圖): Dimensions include 16, 56, 25±0.2, 10, 28.5, 14.5, 10±0.2, 38, 16±0.2, 38, 4×M3深度6, φ3 H7^(+0.01)/₀ 深度3, 4×M3深度6, 16, 56, 25±0.2, 10, 28.5, 14.5, 10±0.2, 38, 16±0.2, 38, 4×M3深度6, φ3 H7^(+0.01)/₀ 深度3, 4×M3深度6.

Detail View D (D-D): Dimensions include 18.5, φ14.

Motor Assembly: DF62B-13EP-2.2C (台廣電子股份有限公司), 馬達導線, 機構界限位置, 原點, 30 (可定位範圍).

●電纜線出線方向

朝上	朝下
	

◆安裝尺寸20mm

2D & 3D CAD

●品名中的■表示電纜線的出線方向，分別為**U**（朝上）、**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。



●電纜線出線方向

朝上	朝下	朝右	朝左

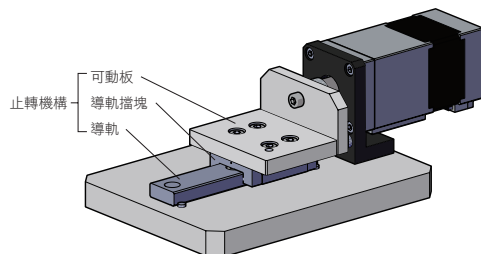
◇設置時需進行定心

請務必將安裝標準型的滾珠螺桿軸心對準負載移動方向的中心。並配合設置方法製作定心軸。



◇運轉時需要有止轉機構

標準型若無滾珠螺桿的制動器將會因產生空轉而無法運轉。請務必設置導軌或可動板等止轉機構。



2D & 3D CAD

●品名中的□表示滾珠螺桿種類的**A**（轉造滾珠螺桿）或**B**（精密滾珠螺桿）。

●品名中的■表示電纜線的出線方向，分別為**U**（朝上）、**D**（朝下）、**R**（朝右）或**L**（朝左）任一。



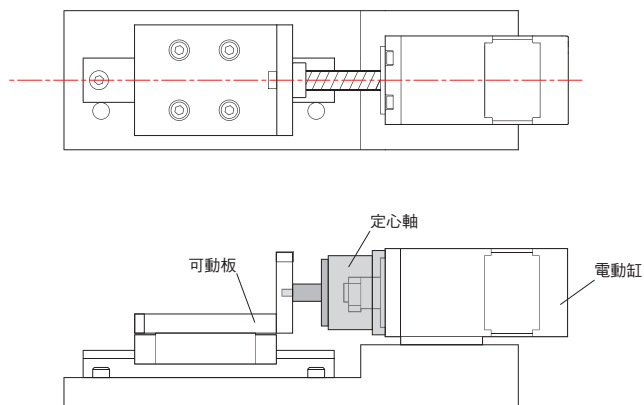
朝上	朝下	朝右	朝左

● 色部分為安裝板。

●標準型安裝說明

◇設置時需進行定心

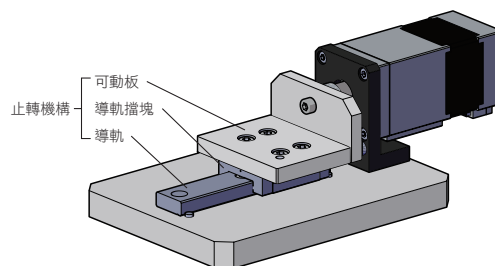
請務必將安裝標準型的滾珠螺桿軸心對準負載移動方向的中心。並配合設置方法製作定心軸。



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。

◇運轉時需要有止轉機構

標準型若無滾珠螺桿的制動器將會因產生空轉而無法運轉。請務必設置導軌或可動板等止轉機構。



DR 系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2 系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列 驅動器／ 連接用電纜線

周邊機器

DRS2系列

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

系統構成

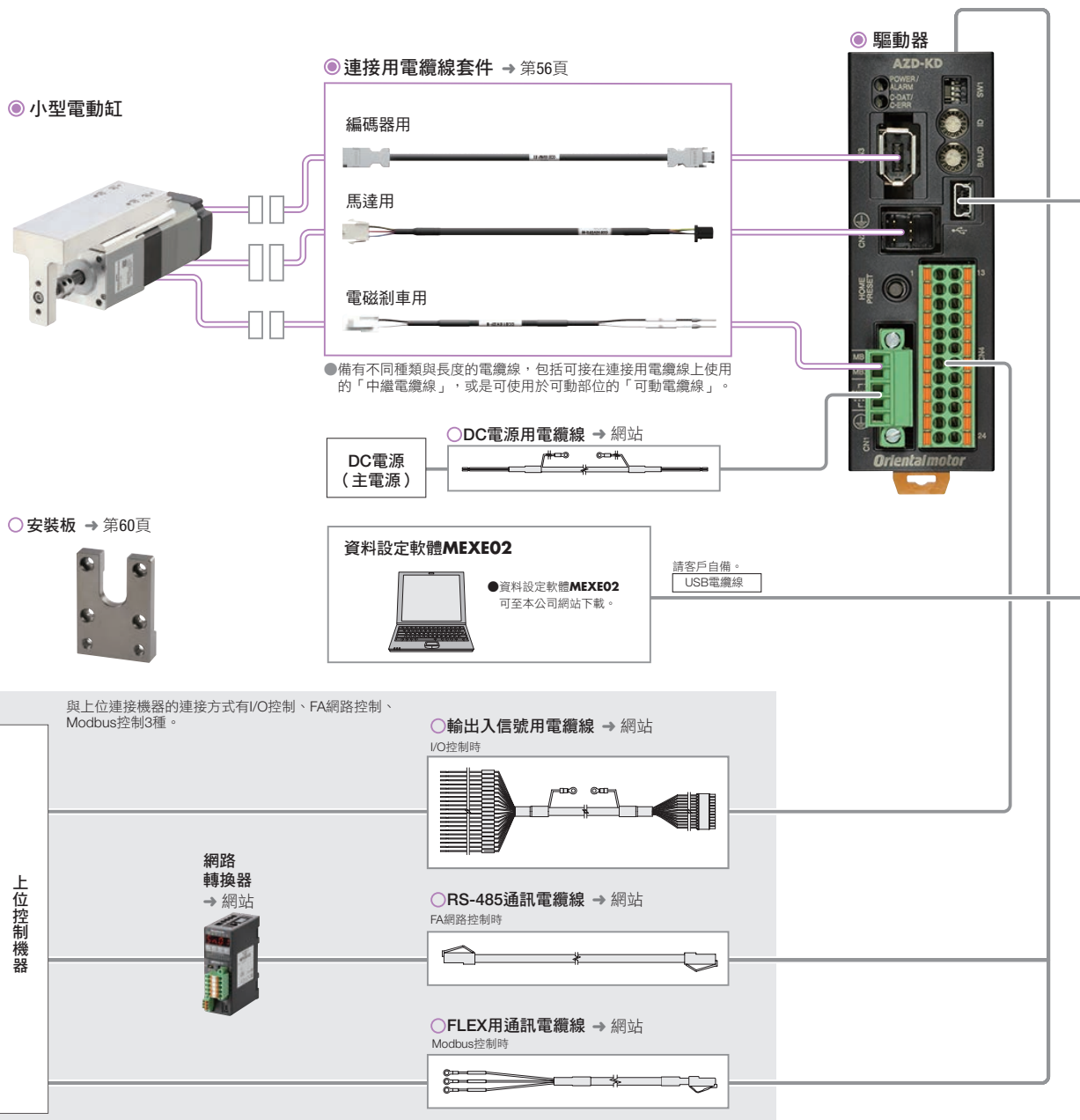
- 小型電動缸附電磁剎車搭配DC電源輸入內藏定位功能型驅動器，或搭配附RS-485通訊脈波列輸入型驅動器的組合

此為連接I/O控制或RS-485通訊的構成範例。

小型電動缸、驅動器、連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件須另行準備。

- 關於搭配其他類型驅動器的系統構成，請參閱本公司網站。

- 請務必購買
- 請視需要購買



● 系統構成售價範例

小型電動缸	+	驅動器	+	電纜線	
DRSM42RG-04A2AZMK		AZD-KD		連接用電纜線 套件 (1m)	輸出信號用電纜線 附連接器型 (1m)
29,700元		12,100元		CC010VZFB2	CC24D010C-1
○		○		1,400元	2,500元
				○	○

- 上述系統構成僅為其中一例。尚有其他組合。

注意事項

- 從馬達拉出的馬達電纜線及電磁剎車電纜線無法直接連接驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

■品名看法

●小型電動缸

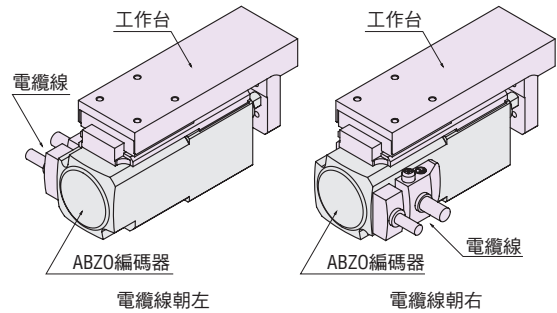
DRSM 42 R G - 04 A 2 AZ M K

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩

①	系列名	DRSM : DR52系列
②	安裝尺寸	42 : 42mm 60 : 60mm
③	電纜線出線方向*	R : 向右 L : 向左 無記號 : 無導軌型
④	形狀	G : 附導軌型 無記號 : 無導軌型
⑤	行程	04 : 40mm 05 : 50mm
⑥	滾珠螺桿種類	A : 轉造滾珠螺桿 B : 精密滾珠螺桿
⑦	導程	2 : 2mm 4 : 4mm 8 : 8mm
⑧	搭載馬達	AZ : AZ系列
⑨	電磁剎車	A : 無電磁剎車 M : 附電磁剎車
⑩	馬達規格	K : DC電源輸入規格

*僅限附導軌型可指定電纜線出線方向。

表示將平台朝上，從編碼器（ABZO編碼器）側看過來的方向。



■種類與售價

●小型電動缸

◇附導軌型

●安裝尺寸42mm 轉造滾珠螺桿



附電磁剎車

導程 (mm)	電磁剎車	品名	建議售價(未稅)
2	無電磁剎車	DRSM42RG-04A2AZAK DRSM42LG-04A2AZAK	24,240元
	附電磁剎車	DRSM42RG-04A2AZMK DRSM42LG-04A2AZMK	29,700元
8	無電磁剎車	DRSM42RG-04A8AZAK DRSM42LG-04A8AZAK	26,970元
	附電磁剎車	DRSM42RG-04A8AZMK DRSM42LG-04A8AZMK	32,420元

◇無導軌型

●安裝尺寸42mm 轉造滾珠螺桿



附電磁剎車

導程 (mm)	電磁剎車	品名	建議售價(未稅)
2	無電磁剎車	DRSM42-04A2AZAK	17,580元
	附電磁剎車	DRSM42-04A2AZMK	23,030元
8	無電磁剎車	DRSM42-04A8AZAK	20,300元
	附電磁剎車	DRSM42-04A8AZMK	25,760元

●安裝尺寸42mm 精密滾珠螺桿



附電磁剎車

導程 (mm)	電磁剎車	品名	建議售價(未稅)
2	無電磁剎車	DRSM42RG-04B2AZAK DRSM42LG-04B2AZAK	32,480元
	附電磁剎車	DRSM42RG-04B2AZMK DRSM42LG-04B2AZMK	37,940元

●安裝尺寸42mm 精密滾珠螺桿



附電磁剎車

導程 (mm)	電磁剎車	品名	建議售價(未稅)
2	無電磁剎車	DRSM42-04B2AZAK	25,820元
	附電磁剎車	DRSM42-04B2AZMK	31,270元

●安裝尺寸60mm

轉造滾珠螺桿



附電磁剎車

導程 〔mm〕	電磁剎車	品名	建議售價(未稅)
4	無電磁剎車	DRSM60-05A4AZAK	22,730元
	附電磁剎車	DRSM60-05A4AZMK	28,180元

●驅動器

本公司備有各種驅動器，可依據客戶所使用的上位系統選購。

→請參閱第56頁。

●連接用電纜線套件/可動連接用電纜線套件

如須彎曲電纜線時，請使用可動連接用電纜線套件。

→請參閱第56頁。

注意事項

●從馬達拉出的馬達電纜線及電磁剎車電纜線無法直接連接驅動器。與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

■附件

●小型電動缸

種類	附件	使用說明書
各型共用		1套

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

規格表看法

小型電動缸

作動器品名			電纜線朝向：朝右	DRSM42RG-04A2AZAK	DRSM42RG-04A2AZMK	DRSM42RG-04A8AZAK	DRSM42RG-04A8AZMK
			電纜線朝向：朝左	DRSM42LG-04A2AZAK	DRSM42LG-04A2AZMK	DRSM42LG-04A8AZAK	DRSM42LG-04A8AZMK
①	導程	mm	2			8	
②	電磁剎車（無激磁作動型）		無	附	無	附	
	滾珠螺桿種類		轉造				
③	反覆定位精度	①前端部 mm	±0.01				
		②上部 mm	±0.02				
④	LOST MOTION	mm	0.05以下				
⑤	最小移動量	mm	0.001				
⑥	容許慣量	靜容許慣量 N·m	Mp：1.3		Mv：1.0	Mr：2.5	
		動容許慣量 N·m	Mp：1.3		Mv：1.0	Mr：2.5	
⑦	可搬重量	水平 kg	10	10	5		5
		垂直 kg	—		—		
⑧	推力	N	~200			~50	
⑨	推壓力	N	400			100	
⑩	保持力	N	200	200	50	50	
⑪	行程	mm	40				
⑫	最高速度	mm/s	50			200	

① 導程

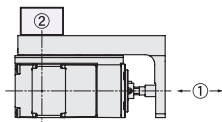
馬達運轉1圈時，滾珠螺桿朝直線方向前進的距離。

② 電磁剎車（無激磁作動型）

產品包括附無激磁作動型電磁剎車的型號，和不附無激磁作動型電磁剎車的型號。用於垂直方向的驅動時，請選擇附電磁剎車型。

③ 反覆定位精度

從同一方向反覆進行定位至同一位置時所產生的誤差值。
（精度是在一定溫度、一定負載下的數值。）



①為前端位置、②為直線導軌上的反覆定位精度。
其他無區別者為共用特性。

④ LOST MOTION

從不同方向朝同一位置進行定位時所產生的誤差值。
（精度是在一定溫度、一定負載下的數值。）

⑤ 最小移動量

此為原廠出貨時設定的每1 step的移動量。

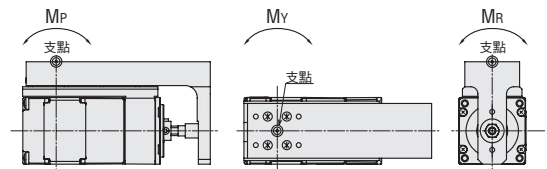
⑥ 容許慣量

當工作物放置的位置偏離小型電動缸的導軌中心時，欲轉動導軌的力量將會起作用。此時施加在導軌上的最大力量即指最大負載慣量。

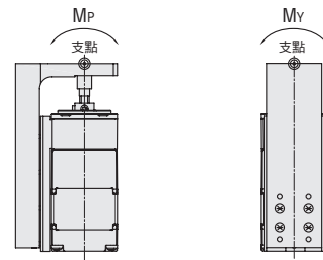
動容許慣量為在動作中容許的慣量。

靜容許慣量為在停止中容許的慣量。

●水平方向



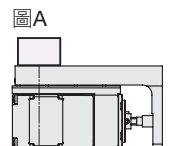
●垂直方向



⑦ 可搬重量

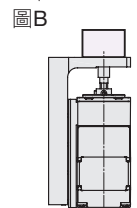
●水平方向（圖A）

代表小型電動缸採水平方向設置時，其規格的運轉性能可搬動的最大重量。



●垂直方向（圖B）

代表小型電動缸採垂直方向設置時，其規格的運轉性能可搬動的最大重量。



⑧ 推力

等速運轉時，可推動負載的最大力量。

⑨ 推壓力

在推壓運轉中推壓負載時的最大加壓力。

⑩ 保持力

通電時、馬達停止時的保持力，以及電磁剎車動作狀態的保持力的最大值。

⑪ 行程

可搬運、推拉負載的最大距離。

⑫ 最高速度

可搬運負載的最高速度。

小型電動缸規格

●附導軌型

◇安裝尺寸42mm

作動器品名	電纜線朝向：朝右	DR5M42RG-04A2AZAK	DR5M42RG-04A2AZMK	DR5M42RG-04A8AZAK	DR5M42RG-04A8AZMK	DR5M42RG-04B2AZAK	DR5M42RG-04B2AZMK	
	電纜線朝向：朝左	DR5M42LG-04A2AZAK	DR5M42LG-04A2AZMK	DR5M42LG-04A8AZAK	DR5M42LG-04A8AZMK	DR5M42LG-04B2AZAK	DR5M42LG-04B2AZMK	
導程	mm	2		8		2		
電磁剎車（無激磁作動型）		無	附	無	附	無	附	
滾珠螺桿種類		轉造					精密	
反覆	①前端部	mm	±0.01					±0.003
定位精度	②上部	mm	±0.02					±0.005
LOST MOTION	mm	0.05以下					0.02以下	
最小移動量	mm	0.001						
容許慣量*1	靜容許慣量	N·m	Mp：1.3 My：1.0 Mr：2.5					
	動容許慣量	N·m	Mp：1.3 My：1.0 Mr：2.5					
可搬重量	水平	kg	10	10	5	5	10	10
	垂直	kg	—	—	—	—	—	—
推力	N	~200		~50		~200		
推壓力	N	400		100		400		
保持力	N	200	200*2	50	50*2	200	200*2	
行程	mm	40						
最高速度	mm/s	50		200		50		

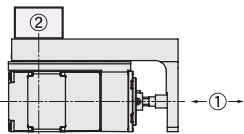
*1 負載請設定在推力以下。

*2 電磁剎車保持力與保持力為相同的值。

【注意事項】

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

●反覆定位精度



①為前端位置、②為直線導軌上的反覆定位精度。

●無導軌型

◇安裝尺寸42mm

作動器品名	DRSM42-04A2AZAK	DRSM42-04A2AZMK	DRSM42-04A8AZAK	DRSM42-04A8AZMK	DRSM42-04B2AZAK	DRSM42-04B2AZMK
導程	mm	2	8	2	2	2
電磁剎車（無激磁作動型）		無	附	無	附	無
滾珠螺桿種類		轉造				精密
反覆定位精度	mm	±0.01				±0.003
LOST MOTION	mm	0.05以下				0.02以下
最小移動量	mm	0.001				
可搬重量	水平	kg	40	10	10	40
	垂直	kg	—	—	5	20
推力	N	~200		~50		~200
推壓力	N	400		100		400
保持力	N	200	200*	50	50*	200*
行程	mm	40				
最高速度	mm/s	50		200		50

*電磁剎車保持力與保持力為相同的值。

【注意事項】

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

◇安裝尺寸60mm

作動器品名	DRSM60-05A4AZAK	DRSM60-05A4AZMK
導程	mm	4
電磁剎車（無激磁作動型）		無
滾珠螺桿種類		轉造
反覆定位精度	mm	±0.01
LOST MOTION	mm	0.05以下
最小移動量	mm	0.001
可搬重量	水平	kg
	垂直	kg
推力	N	~500
推壓力	N	500
保持力	N	500
行程	mm	50
最高速度	mm/s	50

*電磁剎車保持力與保持力為相同的值。

【注意事項】

●依環境溫度和馬達電纜線的長度，最高速度可能降低。

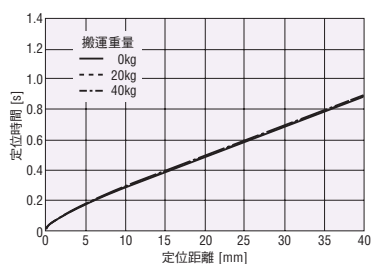


■定位距離—定位時間

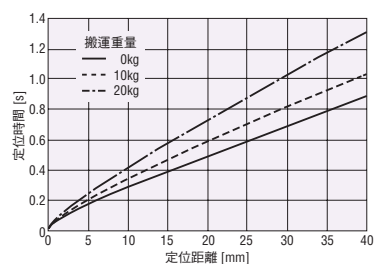
●安裝尺寸42mm／電源電壓 DC24V

◇導程2mm

●水平方向安裝時

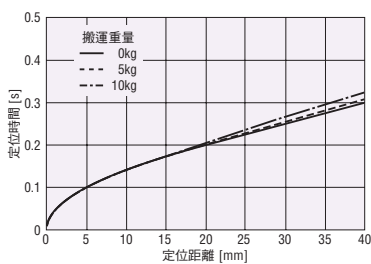


●垂直方向安裝時

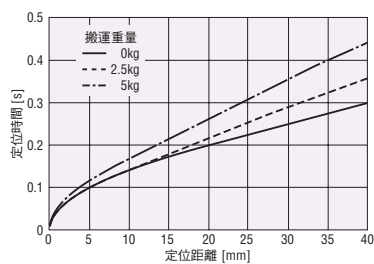


◇導程8mm

●水平方向安裝時



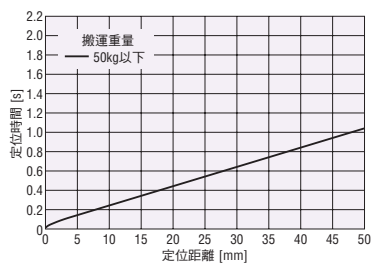
●垂直方向安裝時



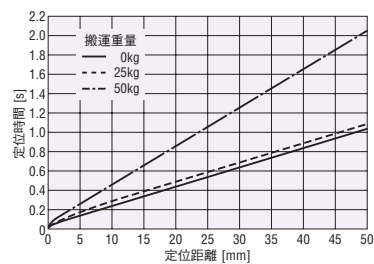
●安裝尺寸60mm／電源電壓 DC24V

◇導程4mm

●水平方向安裝時



●垂直方向安裝時



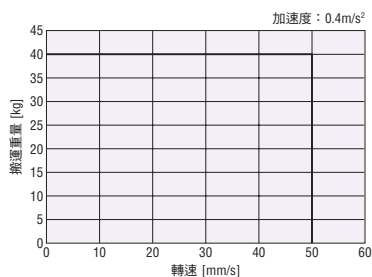
●本公司網站有提供「最短定位時間計算工具」。可根據機種、運轉條件計算出定位時間以供參考。
●關於DC48V輸入的特性，請就近洽詢本公司各營業所。

■轉速—搬運重量

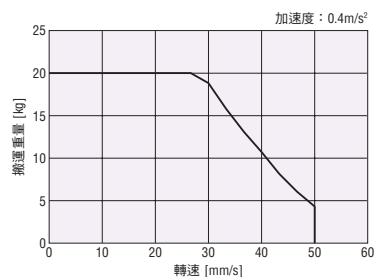
●安裝尺寸42mm／電源電壓 DC24V

◇導程2mm

●水平方向安裝時

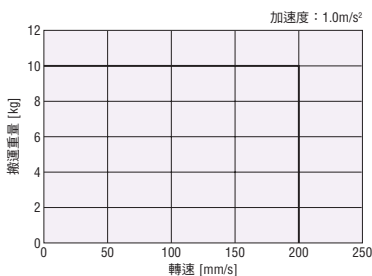


●垂直方向安裝時

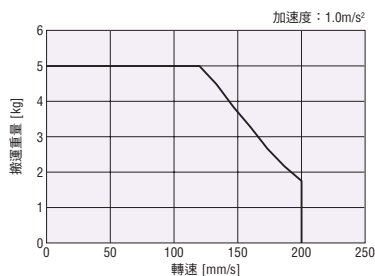


◇導程8mm

●水平方向安裝時



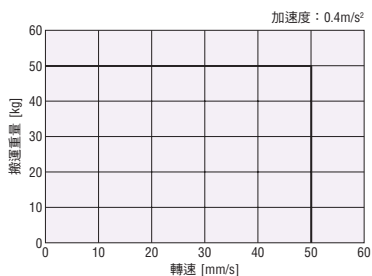
●垂直方向安裝時



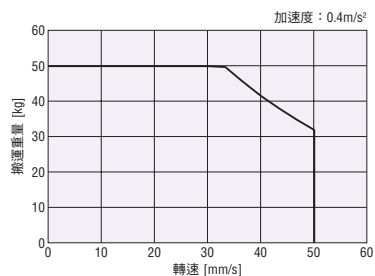
●安裝尺寸60mm／電源電壓 DC24V

◇導程4mm

●水平方向安裝時



●垂直方向安裝時



●關於DC48V輸入的特性，請就近洽詢本公司各營業所。

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

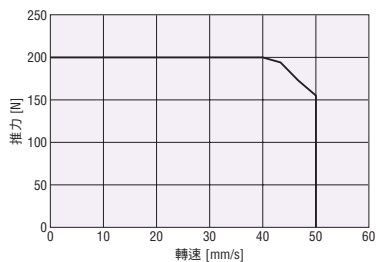
AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

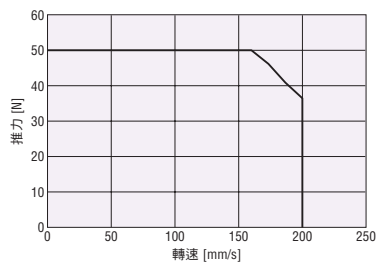
■轉速—推力

●安裝尺寸42mm／電源電壓 DC24V

◇導程2mm

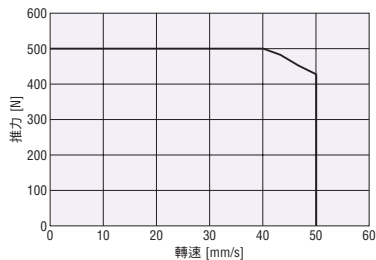


◇導程8mm



●安裝尺寸60mm／電源電壓 DC24V

◇導程4mm

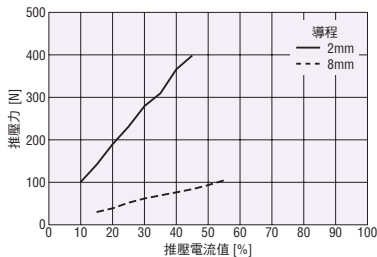


■推壓實際值

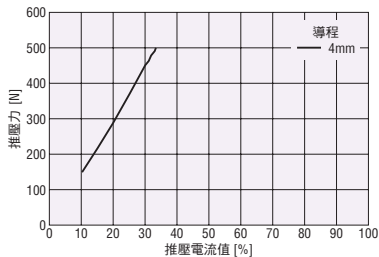
DRS2系列的推壓電流值及推壓力參考資料如下所示。

使用時請確認實際的推壓力。

●安裝尺寸42mm



●安裝尺寸60mm



●上述特性圖為DRS2系列水平方向驅動時推壓力測量結果的代表值。

●推壓電流值與推壓力的關係因以下條件而異。請於實際設備進行確認。

- ・安裝條件（水平方向安裝、垂直方向安裝）
- ・設備的負載條件
- ・電纜線長度
- ・環境溫度

●推壓轉速上限值為6mm/s。

■電磁剎車部 規格

品名	DRSM42	DRSM60
型號	無激磁作動型	
電源電壓	DC24V±5%*	
電源電流	A	0.08
剎車動作時間	ms	20
剎車開放時間	ms	30
額定時間	連續	

* 附電磁剎車使用電纜線延長20m時，為DC24V±4%的規格。

■一般規格

耐熱等級	130 (B)	
絕緣電阻	如以下所示，利用DC500V高阻錶測量其值為100MΩ以上。 ・ 外殼—馬達線圈間 ・ 外殼—電磁剎車線圈間*1	
絕緣耐壓	如下所示，施加電壓1分鐘亦無異常。 ・ 外殼—馬達線圈間 AC1.0kV 50Hz或60Hz ・ 外殼—電磁剎車線圈之間*1 AC1.0kV 50Hz或60Hz	
使用環境（動作時）	環境溫度	0～+40℃（無凍結）*2
	環境溼度	85%以下（無結露）
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接被水、油等噴濺。

*1 僅限附電磁剎車產品

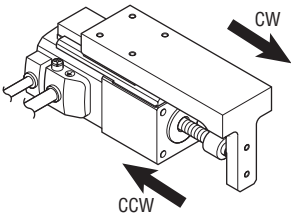
*2 依本公司測量條件

■注意事項

- 進行絕緣電阻測量、絕緣耐壓測試時，請分開馬達和驅動器。
此外，馬達的ABZO編碼器部請勿進行這些測試。

■移動方向

出貨時，可動部的移動方向設定如下。



● 圖為附導軌型。

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

■

●

2D & 3D CAD

7

●

●

安

安

本

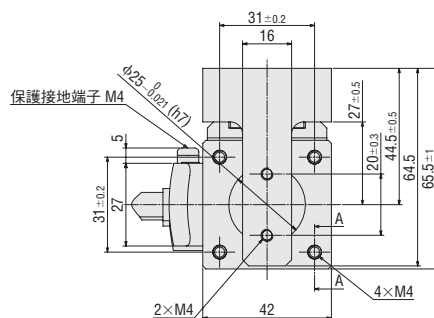
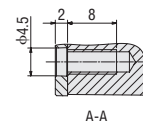
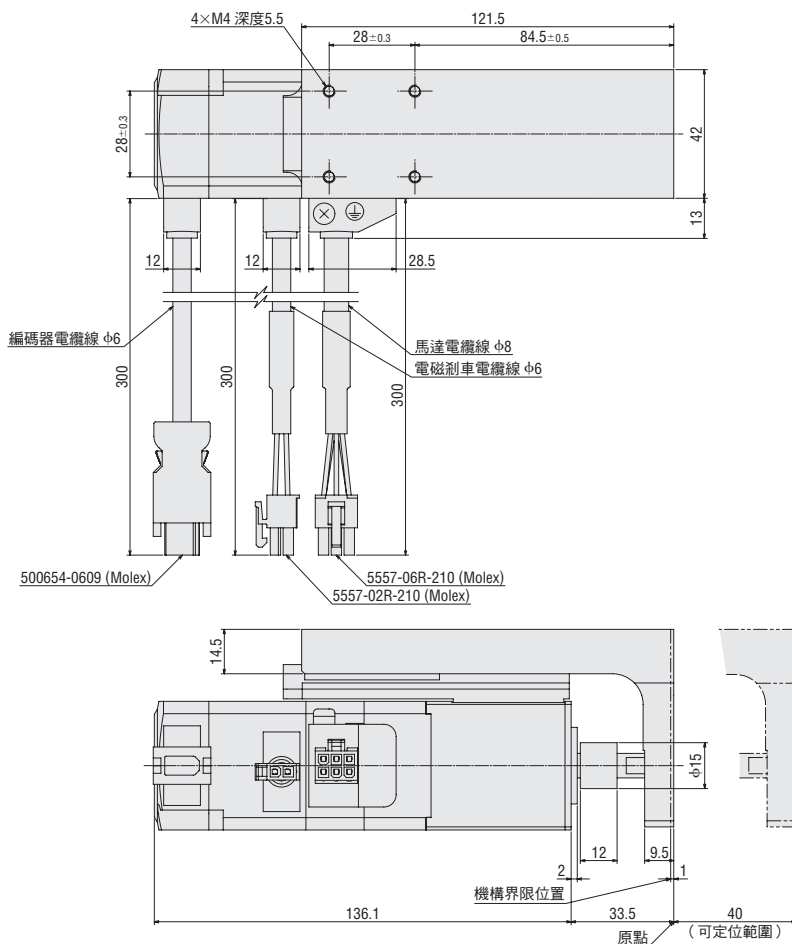
●附導軌型 附電磁剎車

◇安裝尺寸42mm

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD資料	
		電纜線出線方向	
		右	左
DRSM42□G-04A2AZMK DRSM42□G-04B2AZMK DRSM42□G-04A8AZMK	1.30	D7598	D7599

●品名中的□為表示電纜線的出線方向的R（向右）或L（向左）。



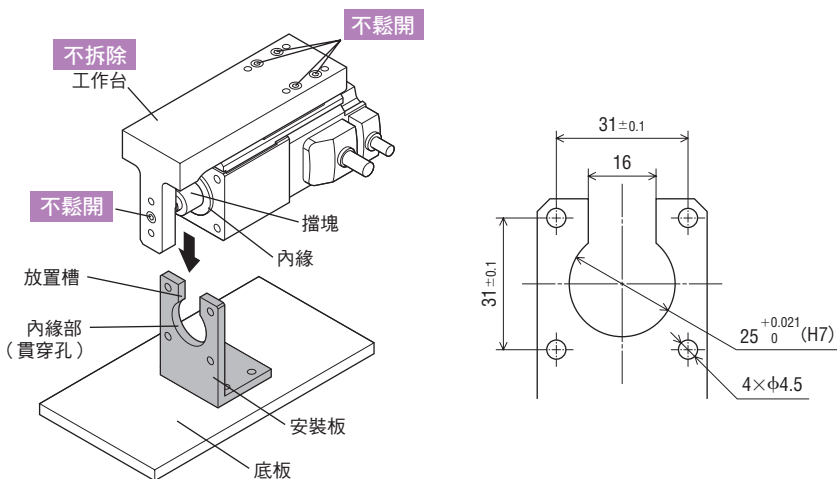
●上圖為電纜線朝右邊方向出線的外形圖。朝左邊方向出線的外形圖請參閱本公司網站。

●安裝板參考圖（單位 mm）

安裝附導軌型時，客戶須自備安裝板。

安裝板的內緣部（通孔）請進行擋塊（滾珠螺桿）用的逃溝加工。

本公司備有安裝板（另售）等周邊機器。→第60頁



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。

DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

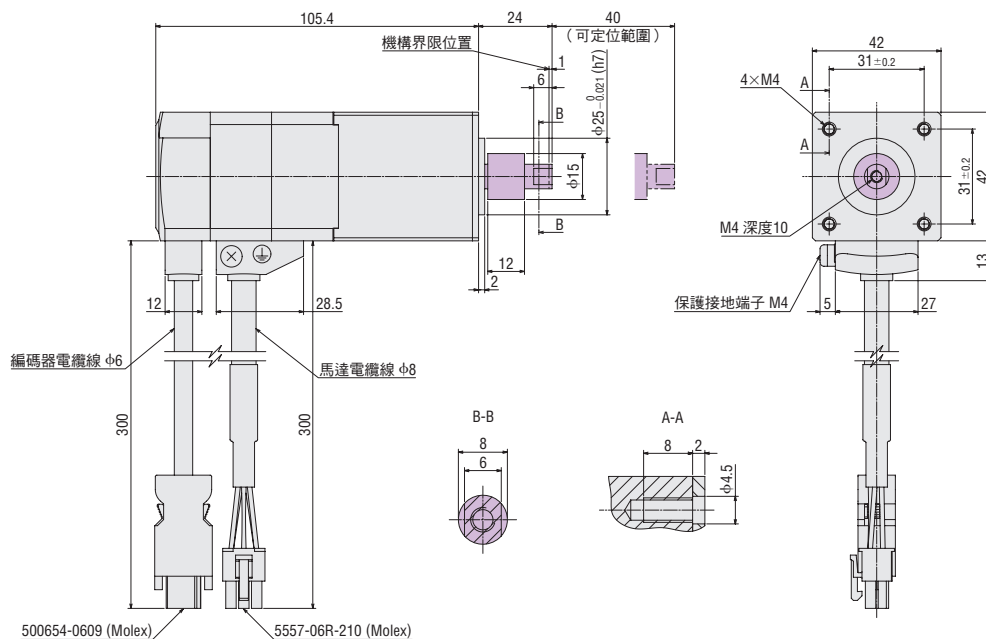
周邊機器

●無導軌型

◇安裝尺寸42mm

2D & 3D CAD

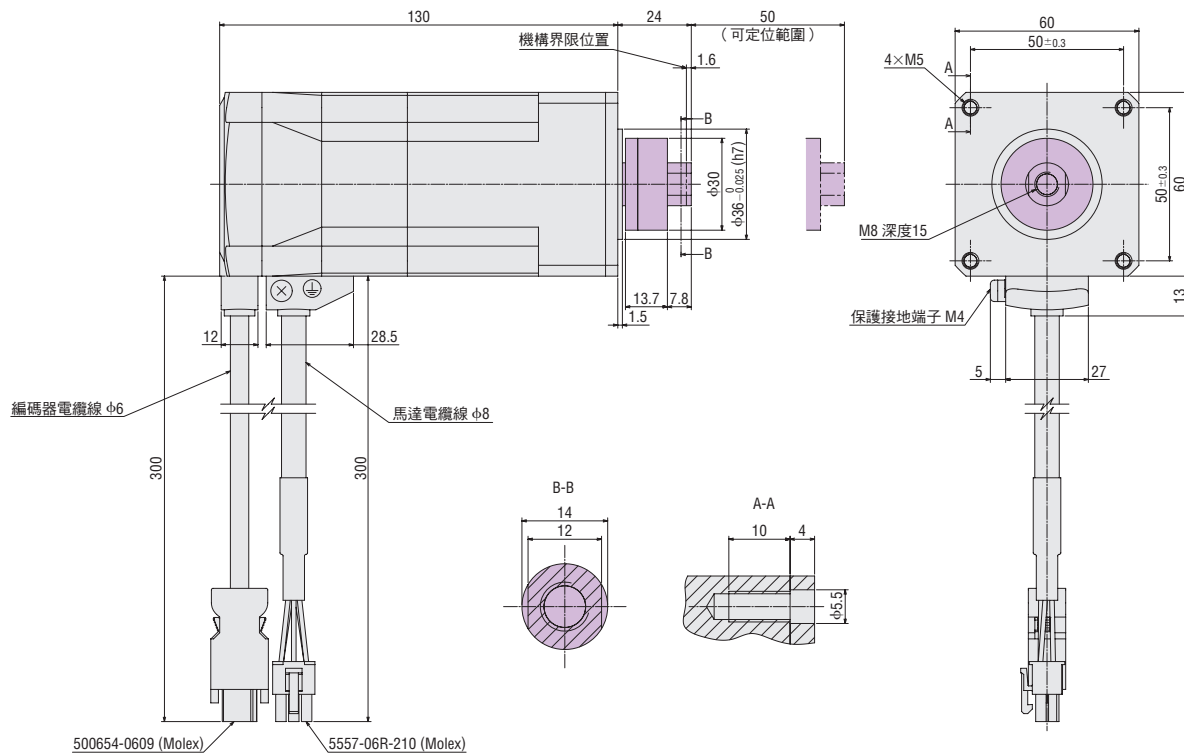
品名	重量kg	2D CAD資料
DRSM42-04A2AZAK DRSM42-04B2AZAK DRSM42-04A8AZAK	0.68	D7594



◇安裝尺寸60mm

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD資料
DRSM60-05A4AZAK	1.6	D7638

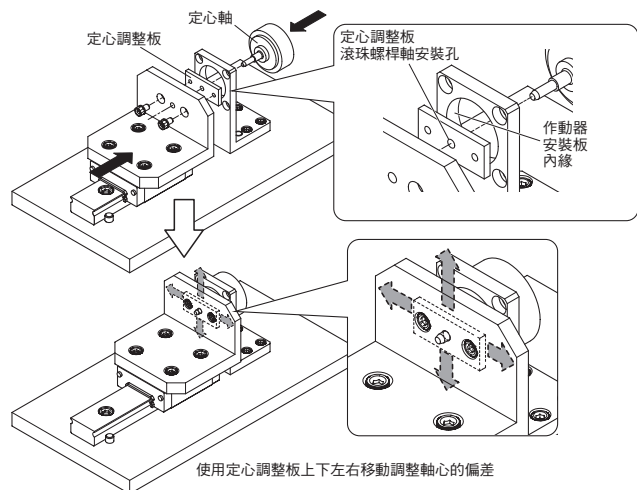


●色部為可動部。

●無導軌型安裝說明

◇設置時需進行定心

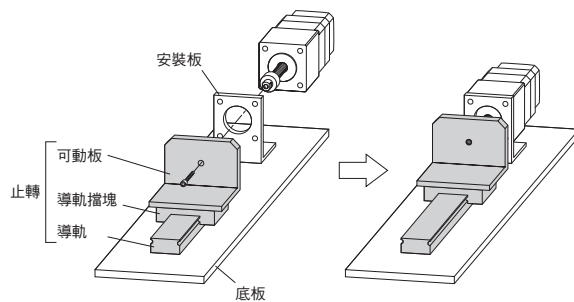
製作定心軸，並將滾珠螺桿的軸心與負載移動的方向對齊。



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。

◇運轉時需要有止轉機構

無導軌型若無滾珠螺桿的制動器將會因產生空轉而無法運轉。請務必設置導軌或可動板等止轉機構。



DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

◆安裝尺寸42mm

2D & 3D CAD

[illegible]

2D & 3D CAD

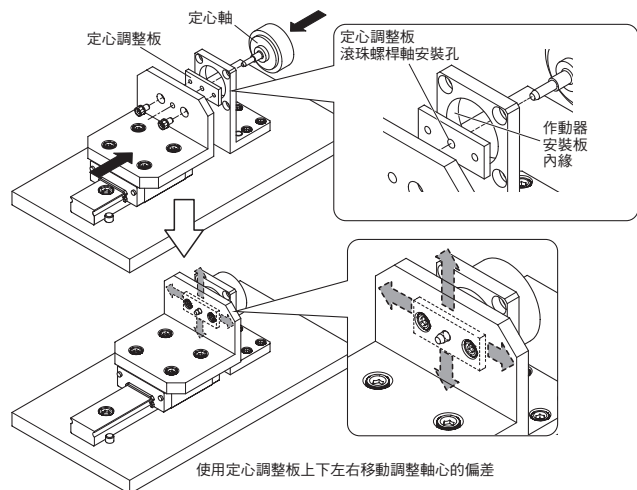
[illegible]

www.orientalmotor.com.tw

●無導軌型安裝說明

◇設置時需進行定心

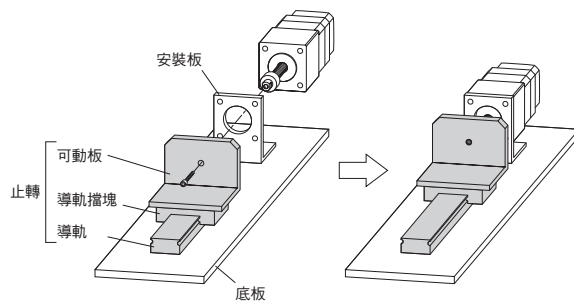
製作定心軸，並將滾珠螺桿的軸心與負載移動的方向對齊。



●詳細安裝方法請參閱使用說明書。

◇運轉時需要有止轉機構

無導軌型若無滾珠螺桿的制動器將會因產生空轉而無法運轉。請務必設置導軌或可動板等止轉機構。



DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

α STEP AZ系列 驅動器 連接用電纜線

種類與特徵

α STEP AZ系列驅動器 DC電源輸入

可依據客戶所使用的上位系統進行選購。

◇內藏定位功能型

FLEX



定位資料設定於驅動器（256點）。使用網路轉換器（另售），可FA網路控制。

◇RS-485通訊

附脈波列輸入型



可藉由RS-485通訊監視馬達位置、速度、Alarm、溫度。

◇脈波列輸入型



可透過定位模組（脈波產生器）進行控制。

◇支援網路的驅動器

EtherNet/IP
EtherCAT



支援EtherNet/IP、EtherCAT驅動規範（Drive Profile）的驅動器。可透過網路直接控制。

●產品詳情請參閱AZ系列產品目錄或本公司網站。

●FLEX 所謂FLEX，係指對應I/O控制、Modbus（RTU）控制及經由網路轉換器的FA網路控制之產品總稱。

品名看法

驅動器

AZD - K D

① ② ③

①	驅動器種類	AZD ：AZ系列驅動器
②	電源輸入	K ：DC24V/48V
③	種類	D ：內藏定位功能型 X ：RS-485通訊附脈波列輸入型 無：脈波列輸入型 EP ：支援EtherNet/IP ED ：支援EtherCAT驅動規範（Drive Profile）

連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

CC 050 V Z □ F B 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

①		CC ：電纜線
②	長度	005 ：0.5m 010 ：1m 015 ：1.5m 020 ：2m 025 ：2.5m 030 ：3m 040 ：4m 050 ：5m 070 ：7m 100 ：10m 150 ：15m 200 ：20m
③	追加號碼	
④	適用機種	Z ：AZ系列用
⑤	追加號碼	無：安裝尺寸42mm、60mm用 2 ：安裝尺寸20mm、28mm用
⑥	電纜線種類	F ：連接用電纜線套件 R ：可動連接用電纜線套件
⑦	內容	無：無電磁剎車用 B ：附電磁剎車用
⑧	電纜線規格	2 ：DC電源輸入用

與模組產品搭配使用的驅動器及電纜線，
可與 α STEP AZ系列共用。

α STEP 本公司備有AZ系列個別產品目錄。
選用產品時，請一併參考個別產品目錄。



種類與售價

● 驅動器

◇ 內藏定位功能型



品名	建議售價 (未稅)
AZD-KD	12,100元

◇ RS-485通訊附脈波列輸入型



品名	建議售價 (未稅)
AZD-KX	12,100元

◇ 脈波列輸入型



品名	建議售價 (未稅)
AZD-K	10,550元

◇ 支援EtherNet/IP



品名	建議售價 (未稅)
AZD-KEP	13,330元

◇ EtherCAT支援驅動規範 (Drive Profile)



品名	建議售價 (未稅)
AZD-KED	13,330元

● 連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

如電纜線需要彎曲，請使用可動連接用電纜線。

從馬達拉出的馬達電纜線及電磁剎車電纜線無法直接連接驅動器。

與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

【DR系列 安裝尺寸20mm、28mm用】

◇ 馬達／編碼器用



種類	長度 (m)	品名	建議售價 (未稅)
連接用電纜線	0.5	CC005VZ2F2	1,000元
	1	CC010VZ2F2	1,000元
	1.5	CC015VZ2F2	1,170元
	2	CC020VZ2F2	1,330元
	2.5	CC025VZ2F2	1,500元
	3	CC030VZ2F2	1,670元
	4	CC040VZ2F2	2,600元
	5	CC050VZ2F2	3,040元
	7	CC070VZ2F2	3,770元
	10	CC100VZ2F2	4,870元
	15	CC150VZ2F2	6,740元
	20	CC200VZ2F2	8,570元

種類	長度 (m)	品名	建議售價 (未稅)
可動連接用電纜線	0.5	CC005VZ2R2	2,250元
	1	CC010VZ2R2	2,330元
	1.5	CC015VZ2R2	2,450元
	2	CC020VZ2R2	2,750元
	2.5	CC025VZ2R2	2,820元
	3	CC030VZ2R2	3,070元
	4	CC040VZ2R2	3,370元
	5	CC050VZ2R2	3,900元
	7	CC070VZ2R2	4,970元
	10	CC100VZ2R2	6,530元
	15	CC150VZ2R2	9,190元
	20	CC200VZ2R2	11,780元

DR系列

系統構成

品名看法 種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2系列

系統構成

品名看法 種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列 驅動器／ 連接用電纜線

周邊機器

【DRS2系列 安裝尺寸42mm、60mm用】

◇馬達／編碼器用



種類	長度 (m)	品名	建議售價(未稅)
連接用電纜線 套件	0.5	CC005VZF2	1,000元
	1	CC010VZF2	1,000元
	1.5	CC015VZF2	1,170元
	2	CC020VZF2	1,330元
	2.5	CC025VZF2	1,500元
	3	CC030VZF2	1,670元
	4	CC040VZF2	2,600元
	5	CC050VZF2	3,030元
	7	CC070VZF2	3,760元
	10	CC100VZF2	4,860元
	15	CC150VZF2	6,720元
	20	CC200VZF2	8,550元
可動連接用電纜線 套件	0.5	CC005VZR2	2,250元
	1	CC010VZR2	2,330元
	1.5	CC015VZR2	2,450元
	2	CC020VZR2	2,740元
	2.5	CC025VZR2	2,820元
	3	CC030VZR2	3,070元
	4	CC040VZR2	3,370元
	5	CC050VZR2	3,900元
	7	CC070VZR2	4,970元
	10	CC100VZR2	6,520元
	15	CC150VZR2	9,170元
	20	CC200VZR2	11,760元

◇馬達／編碼器／電磁剎車用



種類	長度 (m)	品名	建議售價(未稅)
連接用電纜線 套件	0.5	CC005VZFB2	1,400元
	1	CC010VZFB2	1,400元
	1.5	CC015VZFB2	1,600元
	2	CC020VZFB2	1,800元
	2.5	CC025VZFB2	2,000元
	3	CC030VZFB2	2,200元
	4	CC040VZFB2	3,230元
	5	CC050VZFB2	3,720元
	7	CC070VZFB2	4,590元
	10	CC100VZFB2	5,900元
	15	CC150VZFB2	8,100元
	20	CC200VZFB2	10,280元
可動連接用電纜線 套件	0.5	CC005VZRB2	3,050元
	1	CC010VZRB2	3,160元
	1.5	CC015VZRB2	3,320元
	2	CC020VZRB2	3,710元
	2.5	CC025VZRB2	3,820元
	3	CC030VZRB2	4,170元
	4	CC040VZRB2	4,570元
	5	CC050VZRB2	5,280元
	7	CC070VZRB2	6,620元
	10	CC100VZRB2	8,590元
	15	CC150VZRB2	11,930元
	20	CC200VZRB2	15,210元

■附件

●驅動器

種類	附件	連接器
內藏定位功能型 RS-485通訊附脈波列輸入型 脈波列輸入型		CN4用 (1個) CN1用 (1個)
支援EtherNet/IP 支援EtherCAT驅動規範		CN4用 (1個) CN1用 (1個) CN7用 (1個)

●連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

種類	附件	使用說明書
連接用電纜線套件		—
可動連接用電纜線套件		1套

■ 驅動器規格

品名		AZD-KD、AZD-KX、AZD-K	AZD-KEP、AZD-KED
主電源	輸入電壓	DR20	DC24V±5%
		DR28	
		DRSM42	
		DRSM60	
	輸入電流	DR20	0.4A
		DR28	1.3A
		DRSM42	1.5A
		DRSM60	2.2A
控制電源	輸入電壓	—	DC24V ±5%*1
	輸入電流	—	0.15A (0.4A) *3

*1 附電磁剎車電動缸若使用本公司電纜線延長20m，則為DC24V±4%的規格。

*2 () 內為連接附電磁剎車電動缸時的值。

*3 () 內為連接附電磁剎車電動缸時的值。DRSM42為0.23A。

■ 一般規格

● 驅動器全機種共用

保護等級	IP10
使用環境	環境溫度：0～+50℃（無凍結） 溼度：85%以下（無結露） 高度：海拔1000m以下 使用環境：無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接被水、油等噴濺。
保存環境 輸送環境	環境溫度：-25～+70℃（無凍結） 溼度：85%以下（無結露） 高度：海拔3000m以下 使用環境：無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接被水、油等噴濺。
絕緣電阻	以DC500V高阻錶測量以下位置所得到的測量值為100MΩ以上。 ・保護接地端子－電源端子間

注意事項

- 進行絕緣電阻測量、絕緣耐壓測試時，請分開馬達和驅動器。
此外，馬達的ABZO編碼器部請勿進行上述測試。

DR系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列 驅動器／ 連接用電纜線

周邊機器

周邊機器

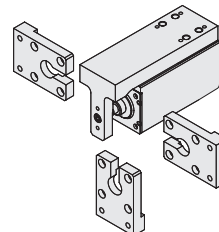
安裝板（DRS2系列用）

設置小型直線中空平台的專用安裝腳座。
附送小型直線中空平台與安裝板間的安裝用螺絲。
●請客戶自備設置到設備上的安裝用螺絲。

種類與售價

2D & 3D CAD

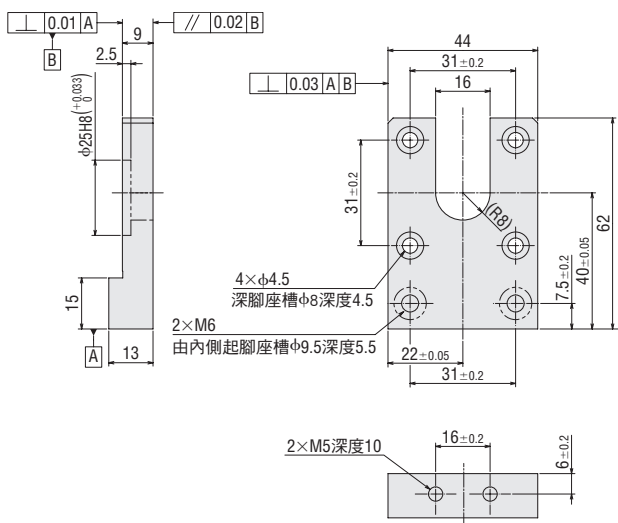
品名	適用產品	重量(g)	建議售價(未稅)	2D CAD資料
PADRL-42	DRSM42	165	7,520元	D466
PADRL-60	DRSM60	570	7,920元	D2751



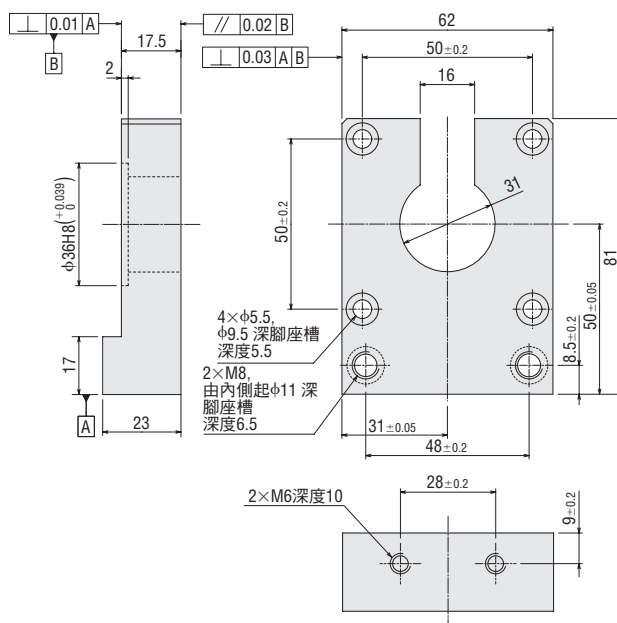
配合設備可由3個方向安裝。

外形圖（單位mm）

PADRL-42



PADRL-60



DR
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

DRS2
系列

系統構成

品名看法
種類與售價

規格、特性

外形圖

AZ系列
驅動器／
連接用電纜線

周邊機器

代理商

滿 億 企 業 有 限 公 司

台中市南屯區文心路一段 378 號 20 樓之 6

TEL：(04)2319-9797 FAX：(04)2319-3636

E-mail:manyi.chang@msa.hinet.net

www.manyi.com.tw

- 本目錄上相關產品之價格和交期僅供參考，價格均為建議售價（台幣），產品從成立買賣契約到出貨所需之工作天數，工作天不含例假日，且視訂購數量及庫存、天氣或交通等不可抗力因素可能有所變動。實際售價和交期請以各營業據點、網頁公開資訊為準，本公司保留隨時更動本目錄內容之權利，恕不另行通知。
- 本目錄中刊載產品的產品製造事業所，已取得品質管理系統ISO9001及環境管理系統ISO14001認證。
- 本目錄所刊載內容因應實際狀況可能異動，而產品的性能及規格亦可能因改良未經預告即逕行變更，敬請見諒。
- 如需進一步了解產品詳情，請洽本公司或客戶諮詢中心0800-060708。
- 本目錄所刊載的公司名稱及商品名稱分別為各公司的商標或註冊商標。
- Oriental motor**為台灣東方馬達股份有限公司的註冊商標。



安全注意事項

- 使用時，請詳讀使用說明書後正確使用。
- 本目錄所刊載的產品為產業用及機器組裝用。請勿用於其他用途。