

空圧・油圧・真空

直動システム・関連

ロボット用

制御・検出・計測

駆動・回転

軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機・粉体

工場設備・環境

シャフトタイプ



フランジタイプ



遊星減速機付サーボモータ

CM2GV(F)-Sシリーズ

CM2G型よりも約17%(減速機部)の静音化を実現。さらに静かになりました。

高性能クロスローラベアリングを主軸受けに採用により高い出力トルクを発揮。バックラッシュ0.05(3分)の高精度シリーズ。

潤滑油には高級グリースを採用、密閉充填構造なので交換の必要がありません。(約20000時間)

CM2GVF型は大口径クロスローラベアリングを採用し出力軸フランジタイプをシリーズ化。省スペース化実現により装置設計の自由度が飛躍的に向上。

ドライバ、コントローラ、PLC、電源をすべて内蔵した一体型ACサーボシステムです。

●CM2GV(F)-Sシリーズの型番構成例

CM2GV(F)-C-5 10A-03 B60

呼び型番	CM2GVシリーズ
出力方式	F:フランジ形 なし:出力軸形
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ R:補間タイプ
モータサイズ	5:56角 6:60角
モータの出力(W)	10:100 20:200 40:400
減速比	05:1/5 09:1/9 11:1/11 15:1/15 21:1/21
減速部枠番	B60P C90 D120

遊星減速機付サーボモータCM2GV(F)-Sシリーズ仕様

遊星減速機付サーボモータ型番	減速比	モータ容量(W)	出力軸回転数(rpm)	許容出力トルク(N・m)	瞬時最大出力トルク(N・m)	許容ラジアル荷重(N)		許容スラスト荷重(N)	バックラッシュ(分)	概略質量(kgf)	
						フランジ	出力軸			フランジ	出力軸
CM2GV-Q P X R)510A-05B60P	5	100	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.3	2.4
CM2GV-Q P X R)510A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R)510A-11B60P	11		273	9.43	26.4	769	280	927		2.4	2.5
CM2GV-Q P X R)510A-15B60P	15		200	10.9	28.8	844	308	927		2.4	2.5
CM2GV-Q P X R)510A-21B60P	21		143	12.0	28.8	934	340	927		2.4	2.5
*CM2GV-Q P X R)510A-33B60P	33		91	13.1	26.4	1070	390	927		2.4	2.5
*CM2GV-Q P X R)510A-33C90			41.7	110	2060	865	2650	4.1	4.5		
*CM2GV-Q P X R)510A-45C90	45	67	47.3	123	2060	950	2650	4.1	4.5		
CM2GV-Q P X R)610A-05B60P	5	100	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.2	2.3
CM2GV-Q P X R)610A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.2	2.3
CM2GV-Q P X R)610A-11B60P	11		273	9.43	26.4	769	280	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R)610A-15B60P	15		200	10.9	28.8	844	308	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R)610A-21B60P	21		143	12.0	28.8	934	340	927		2.3	2.4
*CM2GV-Q P X R)610A-33B60P	33		91	13.1	26.4	1070	390	927		2.3	2.4
*CM2GV-Q P X R)610A-33C90			41.7	110	2060	865	2650	4.0	4.4		
*CM2GV-Q P X R)610A-45C90	45	67	47.3	123	2060	950	2650	4.0	4.4		
CM2GV-Q P X R)520A-05B60P	5	200	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.8	2.9
CM2GV-Q P X R)520A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.8	2.9
CM2GV-Q P X R)520A-09C90				32.4	81.9	1400	586	2080		4.0	4.4
CM2GV-Q P X R)520A-11C90	11		273	23.2	81.8	1480	622	2210		4.6	5.0
CM2GV-Q P X R)520A-15C90	15.4		195	33.2	110	1640	689	2450		4.6	5.0
CM2GV-Q P X R)520A-21C90	21		143	37.7	123	1800	756	2650		4.6	5.0
*CM2GV-Q P X R)520A-33C90	33	91	41.7	110	2060	865	2650	4.6	5.0		
*CM2GV-Q P X R)520A-45C90	45	67	47.3	123	2260	950	2650	4.6	5.0		
CM2GV-Q P X R)640A-05B60P	5	400	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.9	3.0
CM2GV-Q P X R)640A-05C90				24.6	106	1170	491	1746		4.1	4.5
CM2GV-Q P X R)640A-09C90	9		333	32.4	81.9	1400	586	2080		4.1	4.5
CM2GV-Q P X R)640A-11C90	11		273	23.2	81.8	1480	622	2210		4.7	5.1
CM2GV-Q P X R)640A-15C90	15.4		195	33.2	110	1640	689	2450		4.7	5.1
CM2GV-Q P X R)640A-21C90	21		143	37.7	123	1800	756	2650		4.7	5.1
*CM2GV-Q P X R)640A-33C90	33	91	41.7	110	2060	865	2650	4.7	5.1		
CM2GV-Q P X R)640A-33D120			138	285	3600	1350	3740	10.2	11.6		
CM2GV-Q P X R)640A-45C90	45	67	47.3	123	2260	950	2650	4.7	5.1		
CM2GV-Q P X R)640A-45D120			159	318	3950	1480	3740	10.2	11.6		

注) *印の機種は受注生産品になります。都度お問い合わせ願います。

注1. 許容ラジアル荷重(フランジ)はクロスローラ軸受に作用する時の値(スラスト荷重ゼロの時)

注2. 許容ラジアル荷重(出力軸)は出力軸中央に作用する時の値(スラスト荷重ゼロの時) 注3. 許容スラスト荷重は出力軸芯に作用する時の値(ラジアル荷重ゼロの時)

注4. モータ性能詳細については③-64頁を参照願います。

