

サーボドライバ

超小型サーボドライバ microD

1. DC電源入力で400Wクラスのサーボモーターに対応。
2. デイジーチェーン対応構造により省配線化の実現が可能。
3. 各種ネットワーク、エンコーダフォーマットに対応。

*ネットワーク、エンコーダフォーマットともにカスタム対応可能です。

導入例：協働ロボット、AGV、AMR 等



仕様概要

主回路電源		DC24V-10%~DC48V±10%
制御回路電源		DC24V-10%~DC48V±10%
適用モーター	シリーズ	TAMAGAWA, Panasonic, 士林電機, etc
	出力	mD-4: 定格電流 4Arms (最大電流 20Apeak 以下) mD-10: 定格電流 10Arms (最大電流 50Apeak 以下)
	エンコーダ	NIKON, TAMAGAWA, etc.
制御方式		正弦波PWM制御方式
ダイナミックブレーキ		非搭載
再生機能		非搭載 オプション再生ユニットを使用
サーボ指令入力		EtherCAT (通信周期 1ms)
ユニット外形		mD-4:40×60×31, mD-10:48×60×31

大容量、大型サーボドライバ macroD

1. コンバータユニットを独立化し、多軸での省スペース化を実現
2. 150A、300A 2通りのサーボドライバをラインナップ。
3. 多軸かつ大容量での用途に最適なスペック。
4. 各種ネットワーク、エンコーダフォーマットに対応。

*ネットワーク、エンコーダフォーマットともにカスタム対応可能です。

導入例：サーボプレス、油圧機器の電動化 等

仕様概要

主回路電源		コンバータ部: 単相/三相 AC200V-10% 50/60Hz±2% ドライバ部: DC280V~DC326V (コンバータより供給)
制御回路電源		コンバータ部: 単相 AC200V-10%/230V+10% 50/60Hz±2% ドライバ部: 単相 AC200V-10%/230V+10% 50/60Hz±2%
コンバータ部出力		37KW
	出力	300A仕様: 定格電流 61Arms (最大電流 160Arms 以下) 150A仕様: 定格電流 30Arms (最大電流 83Arms 以下)
	エンコーダ	NIKON, TAMAGAWA, etc.
制御方式		正弦波PWM制御方式
ダイナミックブレーキ		各ドライバ基板に内蔵
再生機能		コンバータ部に再生放電検出回路を内蔵 抵抗外付けによって再生放電機能を使用可
サーボ指令入力		EtherCAT (通信周期 1ms)



サーボドライバ

電源一体型多軸サーボドライバ TSA-CAT

1. 電源一体型として多軸ドライバをコンパクト化。
2. 容量の組合せはスロットタイプにより1軸単位で組み換えが可能。
3. 各種ネットワーク、エンコーダフォーマットに対応。

*ネットワーク、エンコーダフォーマットともにカスタム対応可能です。

導入例：直交ロボット、スカラロボット 等

仕様概要

主回路電源		単相／三相 AC200V-10%/240V+10% 50/60Hz±2%
制御回路電源		単相 AC200V-10%/240V+10% 50/60Hz±2%
冷却ファン用電源		内蔵電源仕様（DC12V）
適用モーター	シリーズ	TAMAGAWA , Panasonic , Shihlin electric , etc
	定格出力	50W,100W,200W,400W,750w,1K,1.5K,2K
	エンコーダ	NIKON , TAMAGAWA , etc
制御方式		正弦波PWM制御方式
搭載軸数		最大7軸
最大出力	全軸合計	3000 / 2700W
ダイナミックブレーキ		各アンプ基板に内蔵
回生機能		回生放電検出回路を内蔵 抵抗外付けによって回生放電機能を使用可
サーボ指令入力		EtherCAT（通信周期1ms）



コンパクトサイズ多軸サーボドライバ TIA-CAT

1. 1ボード化による効率化により、コスト、サイズを抑えた多軸ドライバ
2. 3軸～5軸での使用に最適スペック。
3. 各種ネットワーク、エンコーダフォーマットに対応。

*ネットワーク、エンコーダフォーマットともにカスタム対応可能です。

*ご要望に応じて筐体形状のカスタム対応可能です。

導入例：直交ロボット、スカラロボット 等

仕様概要

主回路電源		単相 AC200V-10%/240V+10% 50/60Hz±2%
制御回路電源		単相 AC200V-10%/240V+10% 50/60Hz±2%
適用モーター	シリーズ	TAMAGAWA , Panasonic , Shihlin electric , etc
	定格出力	50W,100W,200W,400W,750w
	エンコーダ	NIKON , TAMAGAWA , etc
制御方式		正弦波PWM制御方式
搭載軸数		最大5軸
最大出力	全軸合計	2700W
ダイナミックブレーキ		各軸に内蔵
回生機能		回生放電検出回路を内蔵 抵抗外付けによって回生放電機能を使用可
サーボ指令入力		EtherCAT（通信周期1ms）



サーボドライバ

一体型多軸サーボドライバ

NexDriver

1. 多関節ロボットの制御に適した4／6軸の一体型ドライバ。
2. コンパクト設計、省配線により電装ボックスの設計が容易。
3. 高速フィールドネットワークシステムEtherCAT対応。
4. 各種モーターエンコーダに対応。
5. 弱め磁界制御技術によりロボットのハイサイクル運転を実現。
6. モーター容量アダプティブ機能による、少品種で多様なロボットに対応。

小容量（50-200W）、中容量（400-750W）

中大容量（1k-2kW）、大容量（3k-5.9kW）

導入例：協働ロボット、スカルロボット 等



仕様概要

適用モーター	シリーズ	TAMAGAWA , Panasonic , Shihlin electric , etc
	定格出力	(50W),100W,200W,400W,750w,1.5Kw,2Kw,3Kw,5.9Kw
	エンコーダ	NIKON , TAMAGAWA , etc
安全機能	Safe Torque Off (STO) Safe Brake Control (SBC) Safe Stop (SS1)	
保護機能	過電流, 主回路電源不足電圧, 主回路過電圧, 加速度, エンコーダ異常, エンコーダ通信異常, 過負荷, アンプ過熱, モーターケーブル断線, 回生異常, モーター過熱, 瞬時停電, EtherCAT関連異常 他	
外形寸法	ND4-Aシリーズ: W314mm×D406mm×H135.5mm ND6-Aシリーズ: W314mm×D406mm×H135.5mm ND6-Bシリーズ: W252mm×D290mm×H87mm	
サーボ指令入力	EtherCAT (CIA402)	

Nexdriverシリーズ（標準モーター容量一覧）

型式	入力電圧	軸数	1軸	2軸	3軸	4軸	5軸	6軸
ND4-A3A-S1-S1-A	単相220V	4	400W	200W	100W	100W	-	-
ND4-A5A-S2-S1-A	単相220V	4	750W	400W	200W	200W	-	-
ND6-A3A-S2-S1-A	単相220V	6	400W	400W	200W	100W	100W	100W
ND6-A5A-S2-S1-A	単相220V	6	400W	400W	400W	200W	100W	100W
		6	400W	750W	400W	100W	100W	100W
		6	750W	750W	400W	100W	100W	100W
ND6-A5B-S2-S1-A	三相220V	6	750W	750W	750W	400W	400W	400W
ND6-A10A-08-S1-A	三相220V	6	1.5kW	1.5kW	750W	750W	400W	400W
		6	2kW	2kW	750W	750W	400W	400W
ND6-A18A-10-S1-A	三相220V	6	3kW	3kW	2kW	750W	750W	750W
ND6-B18A-30-S1-A	三相380V	6	5.9kW	5.9kW	5.9kW	3kW	3kW	3kW