

Hシリーズ Hollow Direct Drive Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+ドライバー)

- 中空軸、ダイレクトドライブ



| | Unit | H-50-15 | H-70-15 | H-90-15 |
|--------------|--------------------|-----------|-----------|-----------|
| 入力電圧 | V | 24 | 48 | 48 |
| 無負荷回転数 | RPM | 3200 | 2800 | 2000 |
| 無負荷入力電流 | A | 0.4 | 0.18 | 0.35 |
| 定格回転数 | RPM | 2500 | 2400 | 1600 |
| 定格トルク | N.m | 0.35 | 0.8 | 1.5 |
| 定格出力 | W | 91.6 | 200 | 252 |
| 定格相電流 | A | 4.9 | 4.4 | 6.6 |
| ピークトルク | N.m | 0.9 | 2 | 3.75 |
| ピーク相電流 | A | 12.4 | 13.2 | 19.8 |
| 効率 | % | >83 | >84 | >83 |
| モーター逆起電力定数 | Vdc/Krpm | 7.93 | 17 | 21.1 |
| モジュールトルク定数 | N.m/A | 0.07 | 0.18 | 0.23 |
| モーター相抵抗 | Ω | 0.4 | 0.5 | 0.35 |
| モーター相インダクタンス | mH | 0.19 | 0.55 | 0.28 |
| 極数 | - | 13 | 13 | 16 |
| コギングトルク | mN.m | 12 | 31 | 64 |
| 3相接続 | - | Y | Y | Y |
| 最大アキシャル荷重 | KN | 0.489 | 1.87 | 2.35 |
| 最大ラジアル荷重 | KN | 0.1 | 0.44 | 0.77 |
| 慣性モーメント | Kg.cm ² | 0.57 | 1.8 | 4.2 |
| エンコーダタイプ | - | ABS-17bit | ABS-17bit | ABS-17bit |
| 精度 | Degree | <0.01 | <0.01 | <0.01 |
| 通信 | - | CAN BUS | CAN BUS | CAN BUS |
| 重量 | kg | 0.24 | 0.47 | 0.71 |
| 絶縁等級 | - | F | F | F |

RMD-X V2 シリーズ Planetary Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+減速機(遊星ギア)+ドライバー)

- 扁平型、シングルエンコーダー



| パラメータ | Unit | X4-3 | X6-7 | X6-40 | X8-25 |
|------------|--------------------|----------------------------------|-------|-------|-------|
| ギア比 | - | 6 | 6 | 36 | 9 |
| 入力電圧 | V | 24 | 48 | 48 | 48 |
| 定格回転数 | RPM | 200 | 400 | 90 | 110 |
| 定格トルク | N.m | 1.5 | 3.5 | 18 | 10 |
| 定格出力 | W | 30 | 150 | 170 | 125 |
| 定格電流 | A | 2 | 4 | 5.2 | 3.2 |
| ピークトルク | N.m | 3 | 7 | 40 | 25 |
| ピーク電流 | A | 4 | 9 | 10.5 | 8 |
| 効率 | % | 60 | 70 | 70 | 80 |
| 極数 | - | 14 | 14 | 14 | 21 |
| アンチフォーストルク | N.m | 0.06 | 0.08 | 0.91 | 0.61 |
| バックラッシュ | Arcmin | 10 | 10 | 15 | 10 |
| アキシャル荷重 | N | 300 | 775 | 775 | 985 |
| ラジアル荷重 | N | 550 | 1250 | 1250 | 1250 |
| 慣性モーメント | kg.cm ² | 1.2 | 4.8 | 28.8 | 30.6 |
| エンコーダタイプ | bit | 18bit | 18bit | 18bit | 18bit |
| 通信 | - | CAN:1M/RS485:115200/500K/1M/2.5M | | | |
| 重量 | kg | 0.3 | 0.35 | 0.59 | 0.71 |

CEMシリーズ Cycloid Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+減速機(サイクロイド)+ドライバー)

- 高トルク、高耐久、高剛性、中空軸



| | Unit | CEM-15 | CEM-25 | CEM-45 |
|--------------|--------------------|-------------------------|--------|--------|
| ギア比 | - | 30 | 30 | 30 |
| 入力電圧 | V | 48 | 48 | 48 |
| 無負荷回転数 | RPM | 170 | 130 | 100 |
| 定格回転数 | RPM | 140 | 100 | 80 |
| 定格トルク | N.m | 9 | 15 | 25 |
| 定格出力 | W | 132 | 157 | 210 |
| 定格相電流 | A(rms) | 2.3 | 2.6 | 5.7 |
| ピークトルク | N.m | 15 | 25 | 45 |
| ピーク相電流 | A(rms) | 6.5 | 7.2 | 16.8 |
| モーター逆起電力定数 | Vdc/Krpm | 5.58 | 8.37 | 9.77 |
| モジュールトルク定数 | N.m/A | 2.4 | 3.6 | 4.2 |
| モーター相抵抗 | Ω | 0.62 | 0.7 | 0.25 |
| モーター相インダクタンス | mH | 0.43 | 0.47 | 0.38 |
| 極数 | - | 10 | 10 | 10 |
| 3相接続 | - | Y | Y | Y |
| バックラッシュ | Arcmin | <5 | <5 | <5 |
| 最大アキシャル荷重 | KN | 1 | 1 | 1 |
| 最大ラジアル荷重 | KN | 2 | 2 | 2 |
| 慣性モーメント | Kg.cm ² | 0.7 | 0.7 | 0.7 |
| エンコーダタイプ | - | ABS-17bit(入力)/17bit(出力) | | |
| 精度 | Degree | <0.01 | <0.01 | <0.01 |
| 通信 | - | CAN BUS & EtherCAT | | |
| 重量 | kg | 0.81 | 0.94 | 1.09 |
| 絶縁等級 | - | F | F | F |

RMD-X V3シリーズ Planetary Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+減速機(遊星ギア)+ドライバー)

- 扁平型、デュアルエンコーダー



| パラメータ | Unit | X6-8 | X8-32 | X8-60 | X10-40 | X10-100 |
|------------|--------------------|----------------------------------|---------------------------|-------------|-------------|-------------|
| ギア比 | - | 8 | 9 | 36 | 7 | 35 |
| 入力電圧 | V | 48 | 24 | 48 | 48 | 48 |
| 定格回転数 | RPM | 310 | 244 | 40 | 165 | 50 |
| 定格トルク | N.m | 4.5 | 8 | 30 | 15 | 50 |
| 定格出力 | W | 135 | 204 | 130 | 265 | 265 |
| 定格電流 | A | 3.6 | 6.2 | 4 | 6.5 | 6.7 |
| ピークトルク | N.m | 8 | 32 | 60 | 40 | 100 |
| ピーク電流 | A | 7.2 | 30 | 8 | 15 | 13.5 |
| 効率 | % | 78 | 82 | 69 | 82 | 82 |
| 極数 | - | 14 | 21 | 20 | 21 | 21 |
| アンチフォーストルク | N.m | 0.1 | 0.8 | 1 | 0.62 | 2.88 |
| バックラッシュ | Arcmin | 10 | 8 | 15 | 10 | 15 |
| アキシャル荷重 | N | 775 | 600 | 985 | 1625 | 1625 |
| ラジアル荷重 | N | 1040 | 2000 | 1250 | 2250 | 2250 |
| 慣性モーメント | kg.cm ² | 6.8 | 1.43 | 96 | 39.7 | 198.6 |
| エンコーダタイプ | bit | 14bit/14bit | Sing Encoder ABS-18BIT | 14bit/14bit | 14bit/14bit | 14bit/14bit |
| 通信 | - | CAN:1M/RS485:115200/500K/1M/2.5M | | | | |
| 重量 | kg | 0.49 | 0.55 | 0.9 | 1.15 | 1.7 |



ACTUATOR LINE UP

日本総代理店
帝華機械株式会社
Teika Machine Corporation

www.myactuator.com

RMD-X V4シリーズ Planetary Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+減速機(遊星ギア)+ドライバー)

- 安価、小型で幅広いラインナップ



| | Unit | X2-7 | X4-10 | X4-36 | X6-60 | X8-120 | X12-320 | X15-450 | |
|-------------------|--------------------|----------------------------------|-------|-------|--------------|--------|---------|---------|------|
| ギア比 | - | 28.17 | 12.6 | 36 | 19.612 | 19.612 | 20 | 20.25 | |
| 入力電圧 | V | 24 | 24 | 24 | 48 | 48 | 48 | 72 | |
| 無負荷回転数 | RPM | 178 | 317 | 111 | 176 | 158 | 125 | 108 | |
| 無負荷入力電流 | A | 1 | 1 | 0.9 | 0.9 | 1.6 | 2.7 | 3.5 | |
| 定格回転数 | RPM | 142 | 238 | 83 | 153 | 127 | 100 | 98 | |
| 定格トルク | N.m | 2.5 | 4 | 10.5 | 20 | 43 | 85 | 145 | |
| 定格出力 | W | 37 | 100 | 100 | 320 | 574 | 900 | 1480 | |
| 定格相電流 | A(rms) | 3 | 7.8 | 6.1 | 9.5 | 17.6 | 30 | 25 | |
| ピークトルク | N.m | 7 | 10 | 34 | 60 | 120 | 320 | 450 | |
| ピーク相電流 | A(rms) | 8.1 | 19.5 | 21.5 | 29.1 | 43.8 | 100 | 69.2 | |
| 効率 | % | 63 | 69.5 | 63.1 | 72.7 | 79 | 75 | 82.4 | |
| モーター逆起電力定数 | Vdc/Krpm | 4.3 | 6 | 6 | 16 | 19.2 | 17.9 | 29.9 | |
| モジュールトルク定数 | N.m/A | 0.8 | 0.8 | 1.9 | 2.1 | 2.4 | 3.3 | 5.8 | |
| モーター相抵抗 | Ω | 0.61 | 0.32 | 0.35 | 0.41 | 0.18 | 0.12 | 0.08 | |
| モーター相インダクタンス | mH | 0.13 | 0.14 | 0.17 | 0.51 | 0.31 | 0.05 | 0.14 | |
| 極数 | - | 13 | 13 | 13 | 10 | 10 | 20 | 20 | |
| 3相接続 | - | Y | Y | Y | Y | Y | Y | Y | |
| バックドライブトルク | N.m | 0.4 | 0.8 | 1.14 | 1.6 | 3.21 | 3.8 | 4 | |
| バックラッシュ | Arcmin | 12 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | |
| 出力軸ベアリング形式 | - | 深溝玉ベアリング | | | クロスローラーベアリング | | | | |
| アキシャル荷重 | 最大作用荷重 | KN | 0.25 | 1.2 | 1.3 | 1.8 | 4 | 4.5 | 5.4 |
| | 最大耐荷重 | KN | 0.25 | 1.2 | 1.3 | 0.8 | 1 | 4.5 | 5.4 |
| ラジアル荷重 | KN | 1 | 1.2 | 1.5 | 2 | 4.5 | 5 | 6 | |
| 慣性モーメント | Kg.cm ² | 0.17 | 0.25 | 0.3 | 0.66 | 1.5 | 12.9 | 31.6 | |
| エンコーダタイプ&インターフェイス | - | デュアルエンコーダABS-17bit(入力)/18bit(出力) | | | | | | | |
| 精度 | Degree | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | |
| 通信 | - | CAN BUS/EtherCAT | | | | | | | |
| 重量 | N | Kg | 0.26 | 0.33 | 0.36 | 0.82 | 1.40 | 2.37 | 3.50 |
| | B | Kg | | | | | | | |
| 絶縁等級 | - | F | F | F | F | F | F | F | |

RHシリーズ Harmonic Actuator

一体型アクチュエータ(モーター+減速機(ハーモニックタイプ)+ドライバー)

- 高トルク、高精度、低バックラッシュ、中空軸



| | Unit | RH-11 | RH-14 | RH-17 | RH-20 | RH-25 | RH-32 | |
|--------------|----------|-------------------|--------------------------------------|--------------------------------------|-----------|-----------|-----------|-----------|
| ギア比 | - | 80 | 50 100 | 50 100 | 50 100 | 50 100 | 50 100 | |
| 入力電圧 | v | 24 | 48 | 48 | 48 | 48 | 48 | |
| 無負荷回転数 | RPM | 40 | 60 30 | 60 30 | 60 30 | 60 30 | 40 20 | |
| 無負荷入力電流 | A | 0.25 | 0.4 0.4 | 0.6 0.6 | 1.1 1.2 | 1.8 2 | 2.6 2.8 | |
| 定格回転数 | RPM | 25 | 50 25 | 50 25 | 50 25 | 50 25 | 36 18 | |
| 定格トルク | N.m | 5 | 5.5 11 | 17.5 35 | 25 50 | 54 108 | 75 150 | |
| 定格出力 | W | 13 | 28 | 91 | 130 | 282 | 282 | |
| 定格相電流 | A(ms) | 1.4 | 2.8 | 4.7 | 6.8 | 10.6 | 21.8 | |
| ピークトルク | N.m | 21 | 14 28 | 27 54 | 40 80 | 78.5 157 | 114.5 229 | |
| ピーク相電流 | A(ms) | 5 | 5.7 | 7.4 | 10.6 | 14.1 | 32.1 | |
| モーター逆起電力定数 | Vdc/Krpm | 12 | 19.2 | 19.2 | 19.2 | 19.2 | 26.7 | |
| モジュールトルク定数 | N.m/A | 3.65 | 2 4 | 3.7 7.4 | 3.65 7.3 | 5.05 10.1 | 3.45 6.9 | |
| モーター相抵抗 | Ω | 2.7 | 0.62 | 0.7 | 0.36 | 0.16 | 0.08 | |
| モーター相インダクタンス | mH | 0.47 | 0.43 | 0.47 | 0.51 | 0.33 | 0.18 | |
| 極数 | - | 13 | 10 | 10 | 10 | 10 | 10 | |
| 3相接続 | - | Y | Y | Y | Y | Y | Y | |
| バックラッシュ | Arcsec | <40 | <40 | <40 | <40 | <40 | <40 | |
| アキシャル荷重 | 静荷重 | KN | 7.55 | 8.6 | 16.3 | 22 | 35.8 | 65.4 |
| | 動荷重 | KN | 5.29 | 5.8 | 10.4 | 14.6 | 21.8 | 38.2 |
| ラジアル荷重 | 静荷重 | KN | 1.13 | 58.7 | 78.2 | 132.7 | 198.2 | 342.6 |
| | 動荷重 | KN | 1.13 | 16.2 | 20.8 | 34 | 49.1 | 81.8 |
| 慣性モーメント | N | Kg.m ² | 0.29 | 0.11 0.29 | 0.16 0.52 | 0.21 0.87 | 0.51 1.94 | 0.82 6.86 |
| | B | Kg.m ² | / | - - | 0.18 0.56 | 0.24 0.95 | 0.59 2.32 | 2.05 8.32 |
| エンコーダタイプ | - | | デュアルエンコーダABS-14bit(入力)/ABS-17bit(出力) | デュアルエンコーダABS-17bit(入力)/ABS-17bit(出力) | | | | |
| 精度 | Degree | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | <0.01 | |
| 通信 | - | CAN BUS | | CAN BUS & EtherCAT | | | | |
| 重量 | N | kg | 0.38 | 0.78 | 1.11 | 1.45 | 2.42 | 4.32 |
| | B | kg | / | / | 1.28 | 1.75 | 2.74 | 4.74 |
| 絶縁等級 | - | F | F | F | F | F | F | |

MYACTUATOR社は、ロボット・アプリケーションのプロバイダーです。

MYACTUATOR社は、様々なロボット向けアプリケーションの世界的なプロバイダー。2020年に中国・蘇州において設立され、「江蘇省科学ベースの中小企業」「蘇州人材科学技術イノベーション企業」「昆山科学技術人材企業」「ハイテク企業」など、蘇州の主要な科学技術企業として注目されています。

現在、70人以上の技術者と30件以上の特許を保有し、これまで100以上の製品モデルを形成。4,000㎡以上の広さを誇る製造エリアでは、高度な品質管理のもと、モーターの設計・開発、製造・試験などが行われています。

MYACTUATOR社の親会社は「江苏鼎智智能控制科技股份有限公司 (Jiangsu DINGS' Intelligent Control Technology Co., Ltd. Ltd.)」で中国で上場しています。(証券コード「873593」)



Contact us

Headquarters: China

Suzhou Micro Actuator Technology Co.,Ltd.

E-mail tangxc@myactuator.com

Telephone +86 400 998 9592

Web www.myactuator.com

Address #2 building, 599 Yuanchuang Road, Huaqiao District, Kunshan City, Suzhou City, Jiangsu Province, China

日本総代理店

帝華機械株式会社

住所 〒567-0064 大阪府茨木市上野町26-6-20

Eメール ozeki@teika-mechine.co.jp

電話番号 +81-70-8520-3907

連絡担当者 小関 佑哉



EN website



whatsapp