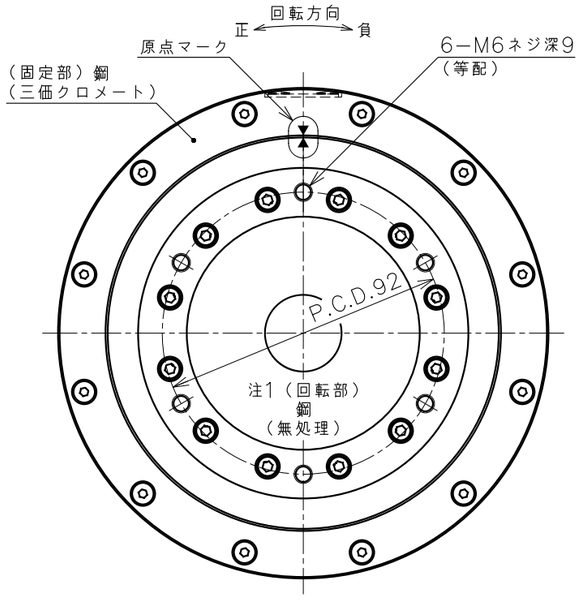
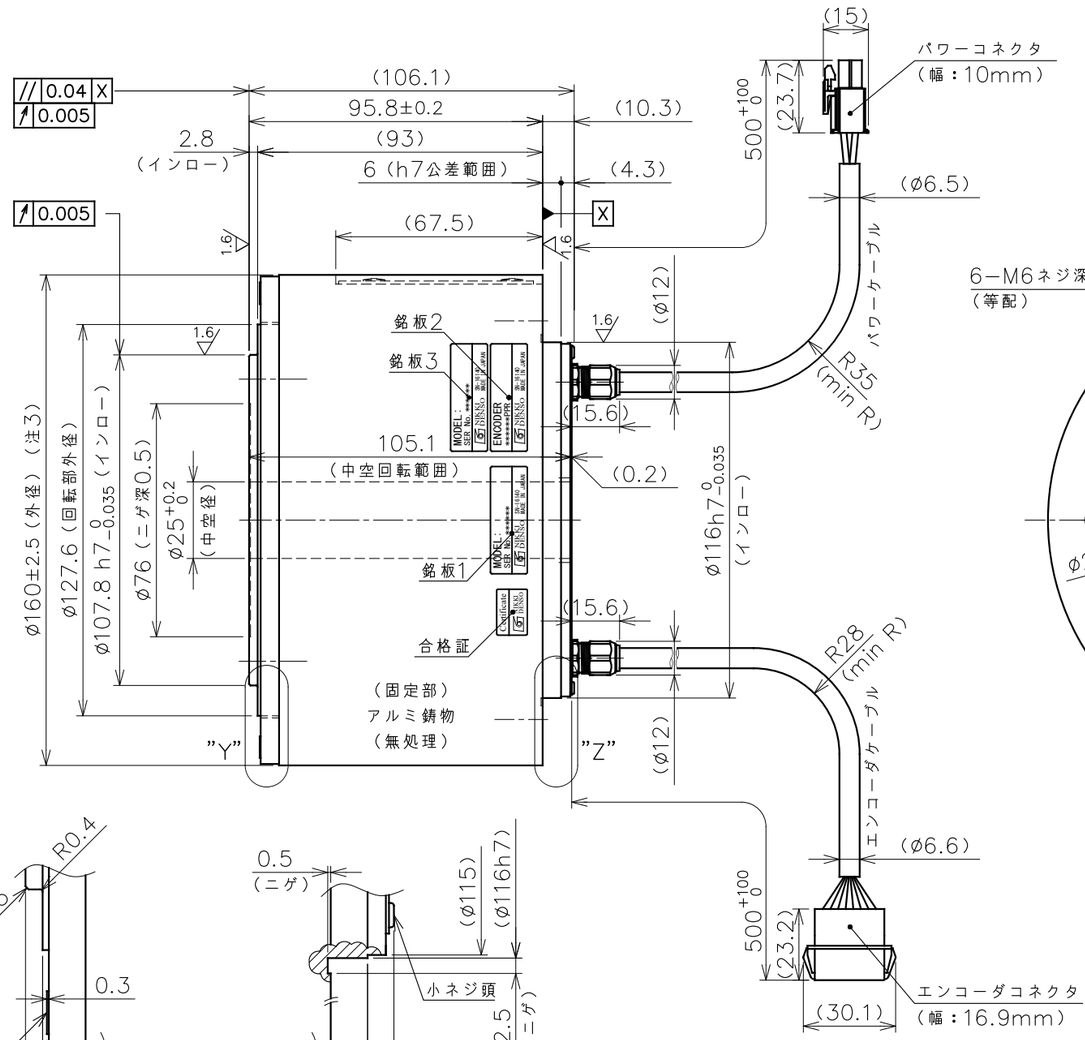
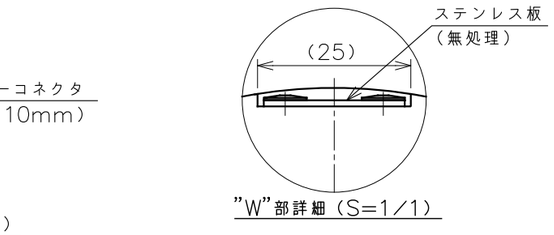
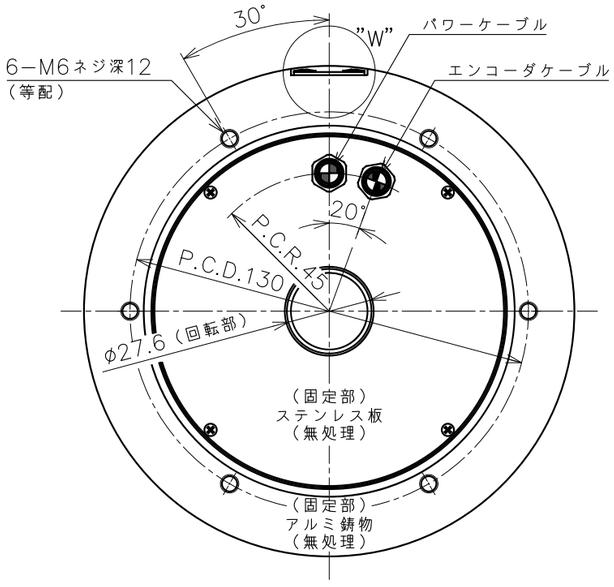


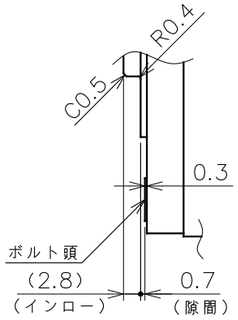




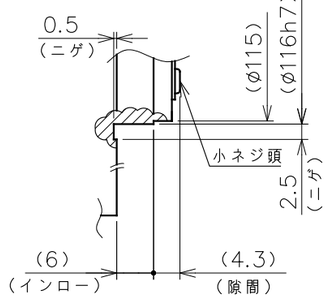
”W”部詳細（S=1／1）



注：ケーブル配置は底面図を正とする。



”Y”部詳細（S=1／1）



”Z”部詳細（S=1／1）

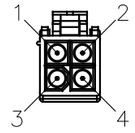
仕様表

項　目	単位	仕様	
定格トルク	N·m	10	
最大トルク	N·m	23	
定格電流	A	3.1	
定格回転数	rps	4	
定格出力	W	251	
エンコーダタイプ	光学式　1回転　アブソリュート		
出力信号	シリアル通信		
インタボレーションユニット	モータに内蔵		
検出パルス	ppr	2,097,152	
電気的検出分解能	秒	0.618	
許容モーメント荷重	N·m	280	◆
許容アキシャル荷重	N	22,500	◆
ラジアル振れ（無負荷）	mm	0.005	
アキシャル振れ（無負荷）	mm	0.005	
平行度	mm	0.04（OP:−）	■
絶対位置決め精度	秒	±50（OP:±10）	
繰返し位置決め精度（往復動作時）	秒	±1	
ロータ慣性モーメント	kg·m²	0.0058	
質量	kg	8.2	
磁極検出方式	絶対位置検出		
使用電源	ACV	3相200V	
組合せドライバ	kW	0.4	
定格の種類	−	連続（S1）	
取付方向	−	回転部水平上下向	☆
保護等級	IP	44	
使用環境温度	℃	0〜40	
使用環境湿度（結露無）	%	85以下	
耐振動	G	1（3方向各2h）	
耐電圧	AC 1500V／1分間		
絶縁抵抗	Ω	100M以上	

◆ 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。
■ 平行度はOP（オプション）対応可です。仕様値につきましては、ご相談下さい。
☆ 水平方向以外につきましては、ご相談ください。

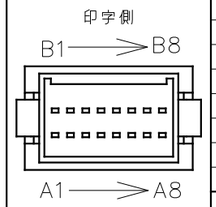
注記
1. 回転部には表面処理がありません。防錆剤を塗布して納入しますのでモータ使用時には防錆剤を剥がしてください。
2. 仕様表の許容アキシャル荷重及び、許容モーメント荷重は各々が単独で作用した場合の最大許容値です。
アキシャル荷重、ラジアル荷重，モーメント荷重の複合荷重が作用する場合や寿命に関してはお問い合わせ下さい。
3. モータ外周は錆肌（勾配有）です。
4. エンコーダコネクタのメーカー専用ピン（A6〜B7）には配線を行わないで下さい。エンコーダの故障に繋がります。

銘板詳細	
図中表記	銘板名
銘板1	モータ銘板
銘板2	エンコーダ銘板
銘板3	エンコーダソフト銘板



バワーコネクタPIN配列		
PIN	信号	線色
1	U相	赤
2	V相	白
3	W相	黒
4	アース	緑

ハウジング：172167−1（TE製）
コンタクト：170364−1（TE製）



エンコーダコネクタPIN配列				
PIN	信号	PIN	信号	
A1	EP5	A5	N.C.	
B1	GND	B5	N.C.	
A2	EP5	A6	メーカ専用	注4
B2	GND	B6	メーカ専用	注4
A3	SD1	A7	メーカ専用	注4
B3	SD1*	B7	メーカ専用	注4
A4	N.C.	A8	N.C.	
B4	N.C.	B8	FG	

JST
ハウジング：J21DPM−16V−KY
コンタクト：SJ2M−002GF−M1.0N

変更 REV. MARK / 申図 ENTRY No.	記事 REV. NOTE	APPROVED DATE	CHECKED DATE	DESIGNED DATE
△				
△				
△				

備考 NOTE File name/SE−72480.dwg
承認 APPROVED　照査 CHECKED　設計 DESIGNED

NIKKI DENSO CKD日機電装株式会社
第三角法 third angle projection

出図番号 ENTRY No. R,1,−,7,1,1,0,1
美装 FINISH 図示
材質 MATERIAL 図示
R度 SCALE 1／2

製品番号 PRODUCT No. 2,4,8,−,0,1,9,0
機種名称 MODEL ㄒDISCモータ DD160−96−LSP5（ABS）DD16−251L04CNN−P
図面名称 TITLE 外形図（ABS）＿高精度
図面番号 DRAWING No. SE−72480
REV.

A B C D E F

1 2 3 4 5 6 7 8