

マシン仕様に J u s t - F i t
進化型ダイレクトドライブモータ

タウ **DISC**[®]
Servo Motor

タウ **iD roll**
Servo Motor



Direct Drive Motor カスタムメイド実例集

DDモータ カスタム対応

お客様のマシン仕様にジャストフィットする
高品質なダイレクトドライブモータをご提供します。

Custom Made

標準ラインアップ品の他、下記のような各種専用機対応が可能です。

カスタム対応例
Custom Made

1

速度安定性能向上

モータトルクリップルの低減、
高精度エンコーダ搭載等により、
速度安定性能を向上。

速度変動率 **±0.1%**
[速度2rpm時]

当社測定条件下における実力値

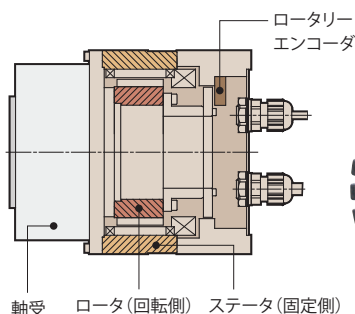
カスタム対応例
Custom Made

2

ビルトインモータ

【組み込み例】

エアベアリング、玉軸受け
スピンドルへのロータと
ステータのビルトイン、
またはロータと
ステータのみ供給。



カスタム対応例
Custom Made

3

フレッチング
対策仕様

カスタム対応例
Custom Made

4

位置決め精度、
回転精度 向上

カスタム対応例
Custom Made

5

トルク精度
向上

カスタム対応例
Custom Made

6

平面度、平行度
向上

カスタム対応例
Custom Made

7

回転数、トルク
アップ

カスタム対応例
Custom Made

8

防塵、防水
仕様

カスタム対応例
Custom Made

9

材質、美装
変更

カスタム対応例
Custom Made

10

中空穴径の拡大、
形状変更

カスタム対応例
Custom Made

11

コネクタ、
ケーブル変更

特殊出荷検査対応も可能

標準対応されていない専用検査を実施することにより、仕様規定されていないスペックに対し、ご要求仕様の満足可否の確認が可能。

- レーザ測長、高精度エンコーダを用いた位置決め精度測定
- 真球を用いたテーブル回転軸振れ精度
- 荷重変異量測定
- 速度安定性、出力トルク精度等

※対応の可否につきましては、担当営業までお問い合わせください。

Contents

1. カスタム対応例 P.1
2. ダイレクトドライブモータ標準ラインアップ、組合せサーボドライバ P.3～P.4
3. カスタム対応ダイレクトドライブモータ実例（※下記のカスタム製品は一般販売が可能です）

カスタム内容	用途実績	モータタイプ	仕様	外形図
速度安定性能向上	押出成形機	τ DISC DD400-250-LSP5-RL-R009	P.5	P.7
	フィルム成形キャストロール	τ iD roll iD300-450-431-S206	P.6	P.7
		τ iD roll iD300-450-431-S207	P.6	P.8
		τ iD roll iD300-450-431-S238	P.6	P.8
	成膜装置キャストロール	τ iD roll iD300-450-431W-S248	P.6	P.9
		τ iD roll iD350-630-152W-S279	P.6	P.9
停止時安定性、 位置決め精度向上	FPD検査装置	τ DISC ND110-65-FS-S269	P.10	P.12
		τ DISC ND140-95-LS-S272	P.10	P.12
	FPDリペア装置	τ DISC ND400-95-LSP-S189	P.10	P.13
	FPD欠陥検査装置	τ DISC DD630-175-LSP10-S284	P.10	P.13
		τ DISC DD630-175-LS-S297	P.10	P.14
		τ DISC DD630-225-LS-S298	P.10	P.14
	OLEDパネル検査装置	τ DISC DD630-225-LSP10-S282	P.11	P.15
	ソーラーパネルレーザー加工機	τ DISC ND250-95-LSP-R012	P.11	P.15
位置決め時間短縮	高速ハンドラー	τ DISC ND140-95-LSP-HS-R003	P.17	P.19
		τ DISC HD140-185-LS-S208	P.17	P.19
		τ DISC HD140-235-LSG-R020	P.17	P.20
	ソーター	τ DISC ND140-95-LS-HS-S162	P.17	P.20
	テーピングマシン	τ DISC HD140-235-LSP-R015	P.18	P.21
	ソーラセルレーザ加工装置	τ DISC ND250-95-LSP-R029	P.18	P.21
	ナーリング装置	τ DISC ND400-160-LS	P.18	P.22
モータ出力トルクの安定化	自動車用試験機	τ DISC ND180-95-LS-RL-S270	P.23	P.24
		τ DISC ND250-95-LS-RL-S271	P.23	P.24
平面度、平行度向上	カッティング装置	τ DISC ND250-55-FSPH-R013	P.25	P.26
	非公開	τ DISC ND250-55-FSPH-R007	P.25	P.26
フレッチング対策・ 軸受長寿命化	自動車用試験機	τ DISC ND110-65-FS-R041	P.27	P.28
	粉体ハンドリング装置のバタフライ弁駆動軸	τ DISC ND250-95-LS-R042	P.27	P.28
	ワークの水切り装置	τ DISC ND110-85-FS-HS-R045	P.27	P.29
防塵、防水	車載用部品の組立装置のインデックス機構	τ DISC DD160-146-LS-S249	P.30	P.31
	カッティング装置	τ DISC DD250-90-LSP5-R002	P.30	P.31
形状変更	非公開	τ DISC ND400-120-LSP-R016	P.32	P.33
サーボドライバの小容量化による トータルコストダウン	ソーラセル印刷装置の評価機	τ DISC DD400-200-LSP5-S253	P.34	P.35
	非公開	τ DISC DD400-200-LSP5H-S288	P.34	P.35

4. その他製品のカスタム対応について P.36

ディスク型ダイレクトドライブモータ

τ DISC Series

τ DISC[®] *ND-s*
Servo Motor series

スタンダード 定格トルク3.4～500N・m

ACサーボモータ+減速機構からのダイレクトドライブ化に最適

- ◎コストパフォーマンスを追求した普及型スタンダードタイプ
さまざまなアプリケーションに適合
- ◎コンパクト設計。トルク密度の向上、熱構造、磁気回路の最適化などにより、
従来シリーズに対し、容積比を25%ダウン

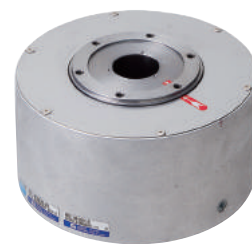


τ DISC[®] *ND-s HS*
Servo Motor series

高速回転 定格トルク8～24N・m

高速かつ高精度動作を要するアプリケーションに最適

- ◎ND-sシリーズの高速回転仕様
- ◎コンパクトかつ高速動作を追求
- ◎定格回転数11～15rps (660～900rpm) をラインアップ

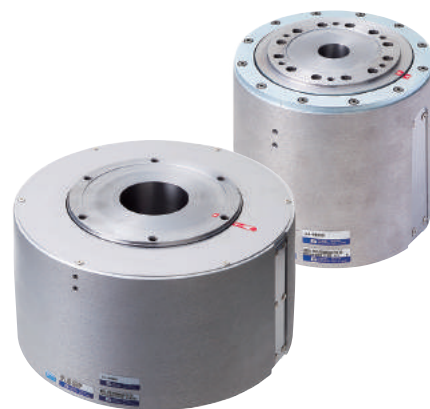


τ DISC[®] *DD-s*
Servo Motor series

高剛性・高精度 定格トルク10～2000N・m

大イナーシャ負荷での安定動作が求められるアプリケーションに最適

- ◎剛性と精度を追求した高剛性タイプ
- ◎モーメント剛性・アキシャル剛性・ロータねじり剛性を大幅に向上
- ◎位置決め精度、回転振れ精度を追求



τ DISC[®] *HD-s*
Servo Motor series

高応答 定格トルク27～68N・m

動作角度が小さく、高タクト動作が要求されるアプリケーションに最適

- ◎高タクト動作を追求した高応答タイプ
- ◎高トルク・低慣性構造を極めた世界トップレベルの高応答性能



大トルク・シリンダ型ダイレクトドライブモータ

τ iD roll iD Series



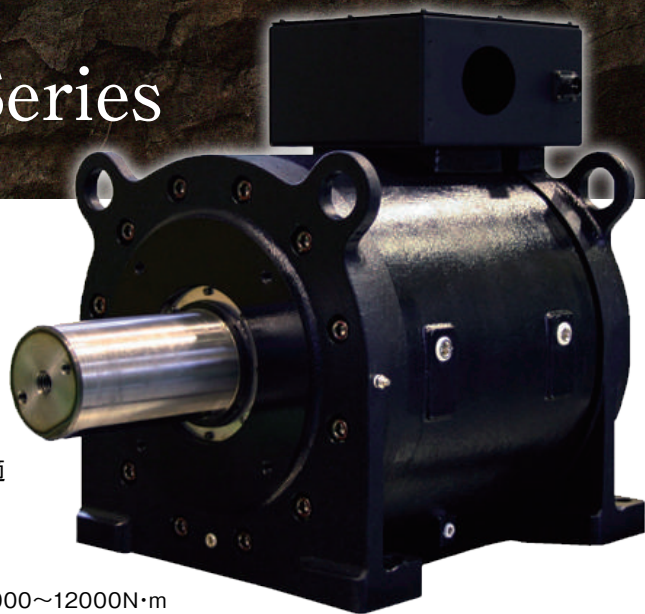
大トルク・シリンダ型

速度安定性、大トルクが要求される産業機械の駆動に最適

◎ギアレス・油圧レス・ダイレクト駆動が、産業機械の高精度化・
高効率化・省スペース化・環境性、安全性の向上を実現

◎水冷式iDシリーズ／定格トルク：550～7500N・m 最大トルク：1000～12000N・m

◎ファン空冷式iDシリーズ／定格トルク：150～2800N・m 最大トルク：450～7000N・m



組合せサーボドライバ

VPH Series

モータ性能を最大限に発揮。

出力容量 AC200V 100W～37kW

AC400V 7kW～75kW



ラインアップ

◎VPH-HAタイプ I/O仕様

速度指令運転、トルク指令運転、パルス列指令運転、内蔵指令運転

◎VPH-HBタイプ SSCNETⅢ/H仕様

SSCNETⅢ/H、SSCNETⅢに対応
速度指令運転、トルク指令運転、位置制御運転



◎VPH-HCタイプ CC-Link仕様

CC-Link (Ver.1.10) 通信に対応
速度指令運転、トルク指令運転、パルス列指令運転、内蔵指令運転



◎VPH-HDタイプ EtherCAT仕様

EtherCAT通信に対応 (CiA402ドライブプロファイル対応)
速度指令運転、トルク指令運転、位置制御運転



◎VPH-HEタイプ MECHATROLINK-Ⅲ仕様

MECHATROLINK-Ⅲ通信に対応
速度指令運転、トルク指令運転、位置制御運転



※ダイレクトドライブモータ標準品およびサーボドライバの詳細は、当社WEBサイトより、カタログをダウンロードしてご確認ください。

<https://www.nikkidenso.co.jp/catalog/>

速度安定性能向上

[DDモータ カスタム実例]

CUSTOM

- モータトルクリップルの低減対応
- トルク、回転数、形状の変更
- 高精度エンコーダへの変更

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		押出成形機
カスタム内容詳細		● マグネットの形状変更により、トルクリップルを標準品に比べて低減 ● 光学式高精度型エンコーダ採用により、エンコーダのリニアリティ（直線性）を向上
モータタイプ		DD400-250-LSP5-RL-R009
モータ型式		DD40-282L01ANNR009-P
フランジタイプ		フランジレス
使用電源	ACV	200
外径	mm	420
高さ	mm	249.8
定格トルク	N・m	450
最大トルク	N・m	900
定格回転数	rps	1
定格出力	W	2,827
定格電流	A	22
エンコーダタイプ		インクリメンタル
検出パルス	ppr	3,148,800
検出分解能	arcsec	0.412
許容モーメント荷重 ※1	N・m	1,700
許容アキシャル荷重 ※1	kN	38
テーブル面	ラジアル振れ（無負荷）	μm
回転精度	アキシャル振れ（無負荷）	μm
平行度	μm	100
絶対位置決め精度	arcsec	±50（標準）/ ±10（絶対位置補正機能OP時）
線返し位置決め精度（往復動作時）	arcsec	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.898
質量	kg	145
磁極検出方式		磁極センサ検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2332A-A-□□□
外形図掲載頁		P.7

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。



速度安定性能向上

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- モータトルクリップルの低減対応
- トルク、回転数、形状の変更
- 高精度エンコーダへの変更

◎ 大トルク・シリンダ型ダイレクトドライブモータ τ iD roll

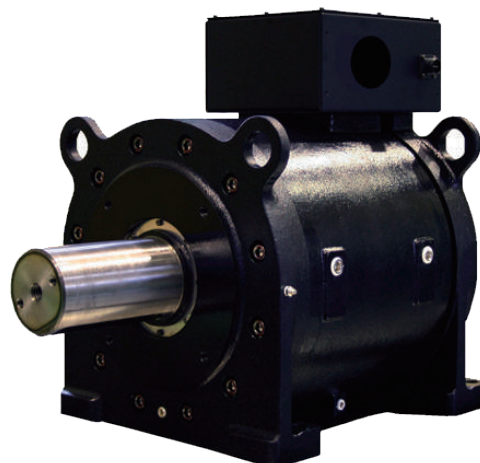
用途実績	フィルム成形キャストロール		
カスタム内容詳細	● マグネットの形状変更により、トルクリップルを標準品に比べて低減 ● 光学式高精度型エンコーダ採用により、エンコーダのリニアリティ(直線性)を向上		
	● シャフト径の変更: $\phi 48$	● シャフト径の変更: $\phi 50$	● シャフト径の変更: $\phi 80$
モータタイプ	iD300-450-431-S206	iD300-450-431-S207	iD300-450-431-S238
モータ型式	NMR-DSDZA2A-542EABW-S206	NMR-DSDZA2A-542EABW-S207	NMR-DSDZA2A-542EAAW-S238
定格トルク ※1	N・m	430	430
最大トルク ※1	N・m	860	860
定格回転数	rpm	120	120
定格出力	kW	5.4	5.4
エンコーダタイプ	インクリメンタル	インクリメンタル	インクリメンタル
許容ラジアル荷重 ※2 ※3	kN	2.5	2.5
許容スラスト荷重 ※2	kN	2.0	2.0
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.277	0.363
質量	kg	159	175
冷却水流量	L/min	20以上	20以上
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式	NCR-H□2702A-A-□□□	NCR-H□2702A-A-□□□	NCR-H□2702A-A-□□□
外形図掲載頁	P.7	P.8	P.8

用途実績	成膜装置キャストロール	
カスタム内容詳細	● マグネットの形状変更により、トルクリップルを標準品に比べて低減 ● 光学式高精度型エンコーダ採用により、エンコーダのリニアリティ(直線性)を向上 ● トルク、回転数、形状のカスタム化	
モータタイプ	iD300-450-431W-S248	iD350-630-152W-S279
モータ型式	NMR-DSDZA2A-542EAAWZ-S248	NMR-DJFZA2A-632BABW-S279
定格トルク ※1	N・m	430
最大トルク ※1	N・m	860
定格回転数	rpm	120
定格出力	kW	5.4
エンコーダタイプ	インクリメンタル	インクリメンタル
許容ラジアル荷重 ※2 ※3	kN	2.5
許容スラスト荷重 ※2	kN	2.0
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.36
質量	kg	175
冷却水流量	L/min	15以上
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式	NCR-H□2702A-A-□□□	NCR-H□2702A-A-□□□
外形図掲載頁	P.9	P.9

※1 水冷方式による冷却を行った場合の値となります。

※2 許容ラジアル/スラスト荷重は、各々が単独で作用した場合の値です。同時に作用する場合については、担当営業までお問い合わせください。

※3 許容ラジアル荷重位置は、外形図をご参照ください。



速度安定性能向上

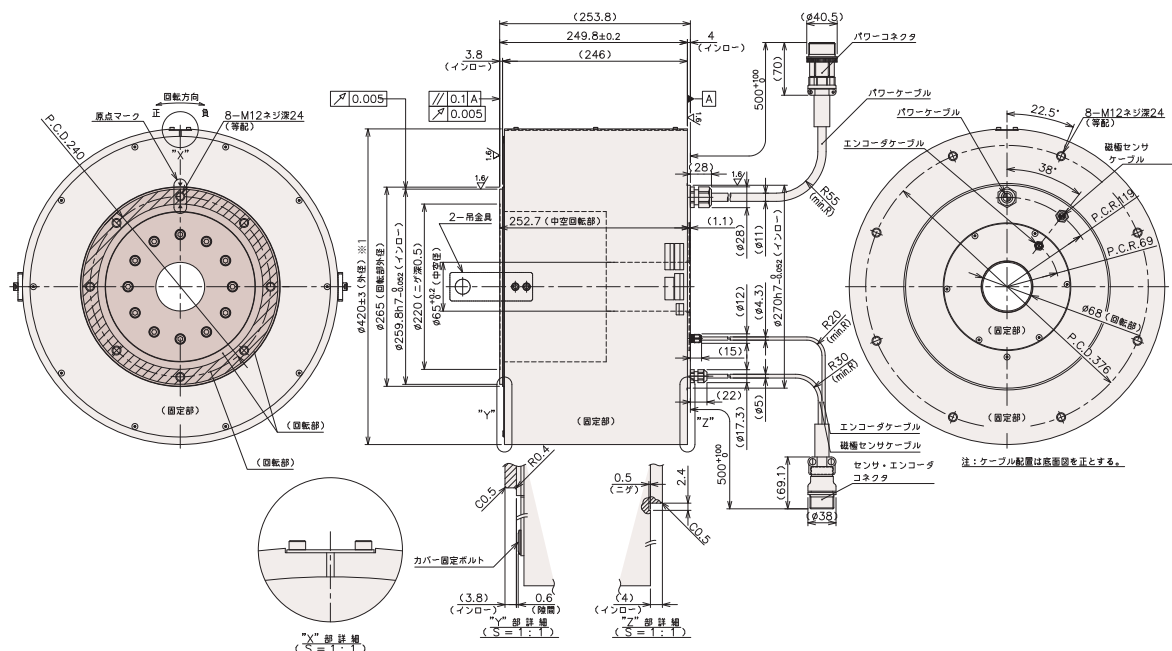
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ DD400-250-LSP5-RL-R009

DD40-282L01ANNR009-P

DISC
Servo Motor **DD-s**
series
高剛性・高精度タイプ

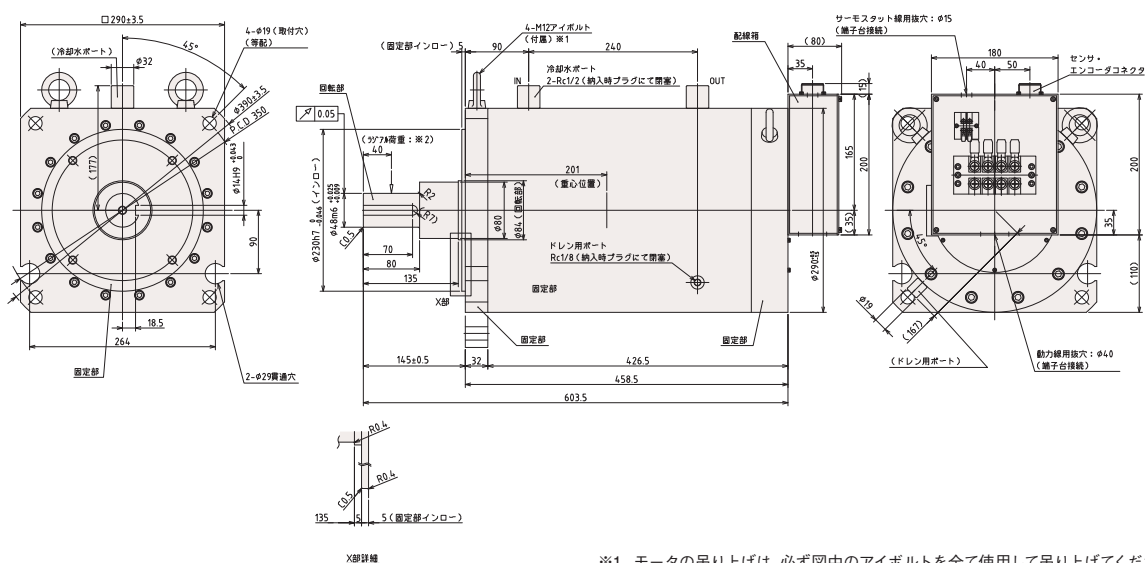


※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

◎ iD300-450-431-S206

NMR-DSDZA2A-542EABW-S206

iD
roll
Servo Motor **ID**
series
大トルク・シリンダ型



※1 モータの吊り上げは、必ず図中のアイボルトを全て使用して吊り上げてください。

※2 許容ラジアル荷重は、図中指示位置での仕様となります。

速度安定性能向上

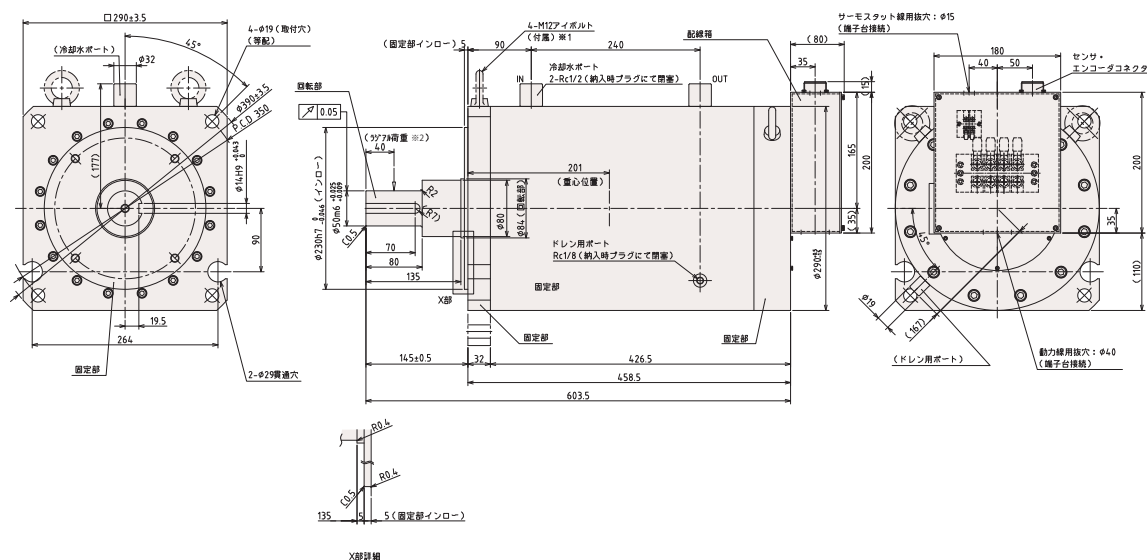
[DDモータ カスタム事例]

【外形図】

◎ ID300-450-431-S207

NMR-DSDZA2A-542EABW-S207

tid roll
New Motion
ID
series
大トルク・シリンダ型



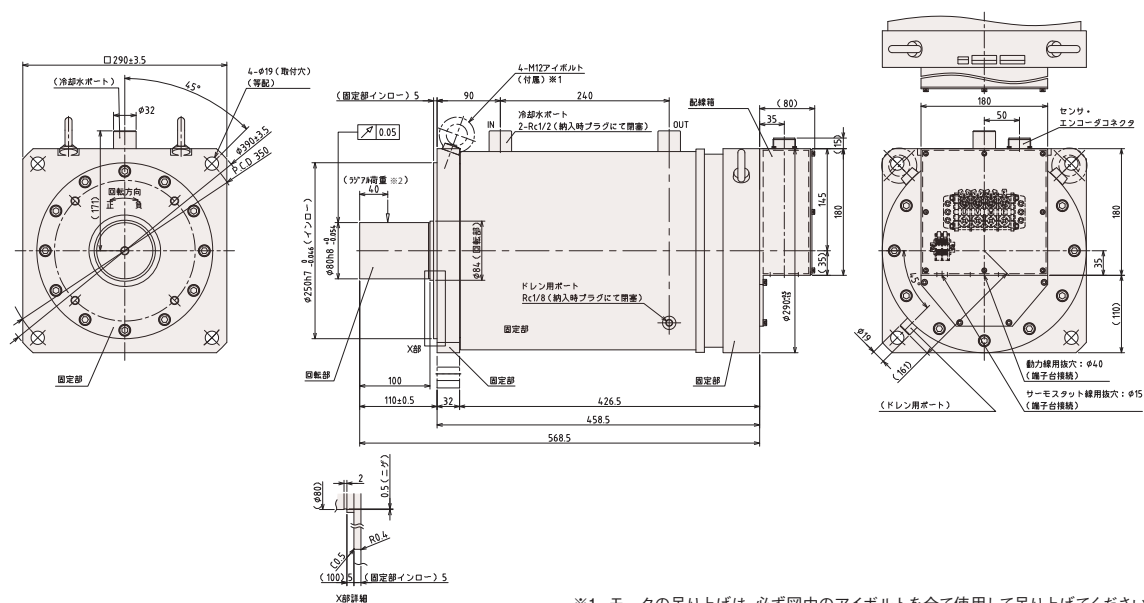
※1 モータの吊り上げは、必ず図中のアイボルトを全て使用して吊り上げてください。

※2 許容ラジアル荷重は、図中指示位置での仕様となります。

◎ ID300-450-431-S238

NMR-DSDZA2A-542EAAW-S238

tid roll
New Motion
ID
series
大トルク・シリンダ型



※1 モータの吊り上げは、必ず図中のアイボルトを全て使用して吊り上げてください。

※2 許容ラジアル荷重は、図中指示位置での仕様となります。

速度安定性能向上

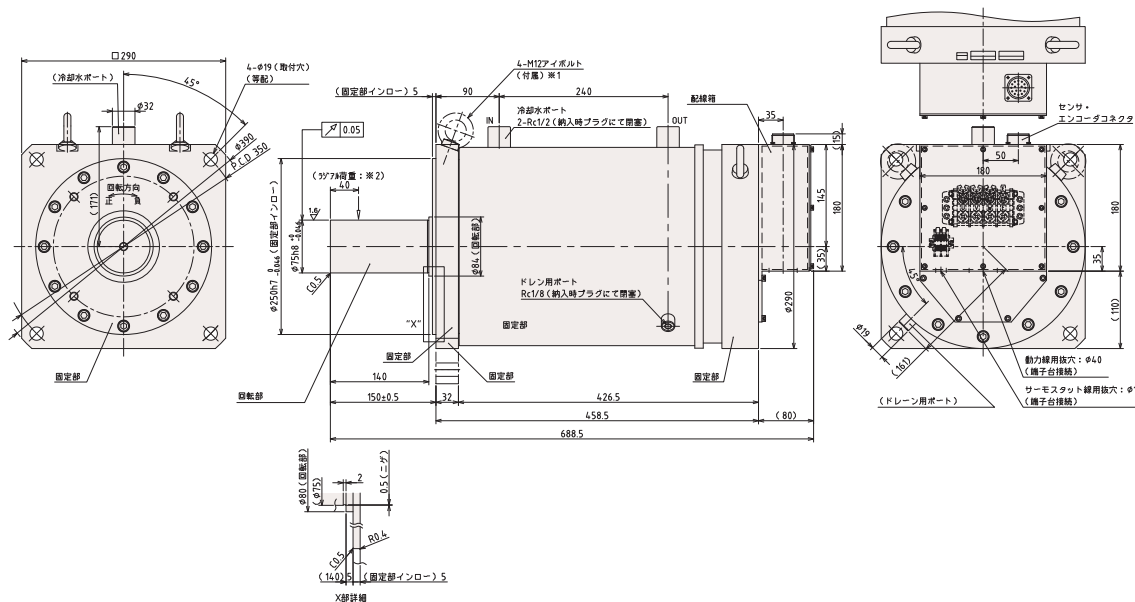
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ iD300-450-431W-S248

NMR-DSDZA2A-542EAAWZ-S248

iD roll
Servo Motor
ID
series
大トルク・シリンダ型



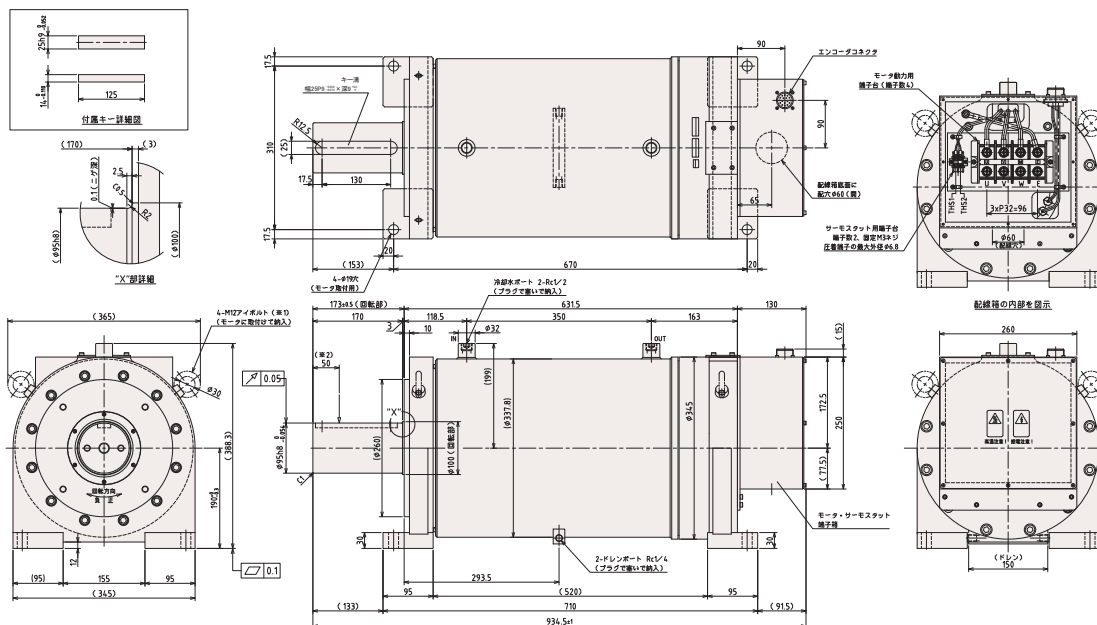
※1 モータの吊り上げは、必ず図中のアイボルトを全て使用して吊り上げてください。

※2 許容ラジアル荷重は、図中指示位置での仕様となります。

◎ iD350-630-152W-S279

NMR-DJFZA2A-632BABW-S279

iD roll
Servo Motor
ID
series
大トルク・シリンダ型



※1 モータの吊り上げは、必ず図中のアイボルトを全て使用して吊り上げてください。

※2 許容ラジアル荷重は、図中指示位置での仕様となります。

停止時整定性、位置決め精度向上

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- ・回転部軸受の予圧強化
- ・エンコーダ変更
- ・高剛性軸受の採用
- ・温度上昇時の精度変化の軽減対応

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績	FPD検査装置		FPDリペア装置
カスタム内容詳細	● 回転部軸受予圧強化仕様による停止時整定性の向上。停止時振れ精度：0～±1パルス（実力値 ※2）		
モータタイプ	ND110-65-FS-S269	ND140-95-LS-S272	ND400-95-LSP-S189
モータ型式	NMR-SAEIA2A-131A-S269	NMR-SRFJA2A-471A-S272	NMR-SUFIA2A-322AP-S189
フランジタイプ	フランジ付	フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	112	145
高さ	mm	66	98
定格トルク	N・m	4.2	15
最大トルク	N・m	10.5	37
定格回転数	rps	5	5
定格出力	W	131	471
定格電流	A	2	4
エンコーダタイプ	インクリメンタル	アブソリュート	インクリメンタル
検出パルス	ppr	3,200,000	2,097,152
検出分解能	arcsec	0.405	0.618
許容モーメント荷重 ※1	N・m	6.1	17.3
許容アキシャル荷重 ※1	kN	1.1	2.4
テーブル面	ラジアル振れ（無負荷）	μm	30
回転精度	アキシャル振れ（無負荷）	μm	30
平行度	μm	—	—
絶対位置決め精度	arcsec	±15（絶対位置補正機能OP時）	
繰返し位置決め精度（往復動作時）	arcsec	±2	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.00039	0.00135
質量	kg	2.3	6.2
磁極検出方式	磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択	絶対位置検出	磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式	NCR-H□2201A-A-□□□	NCR-H□2801A-A-□□□	NCR-H□2332A-A-□□□
外形図掲載頁	P.12	P.12	P.13

用途実績	FPD欠陥検査装置		
カスタム内容詳細	● エンコーダ変更により0パルス（実力値 ※2）整定を実現 ● コストダウンのため、組合せドライバ1枠下げ 【出力容量】7kW（標準）→3.3kW 【出力容量】7kW（標準）→3.3kW 【出力容量】15kW（標準）→7kW		
モータタイプ	DD630-175-LSP10-S284	DD630-175-LS-S297	DD630-225-LS-S298
モータ型式	DD63-402L00ANNS284-P	DD63-402L00ANNS297	DD63-632L00ANNS298
フランジタイプ	フランジレス	フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	663	663
高さ	mm	174.8	175
定格トルク	N・m	1,300	1,300
最大トルク	N・m	2,500	2,500
定格回転数	rps	0.5	0.5
定格出力	W	4,000	4,000
定格電流	A	24.6	24.6
エンコーダタイプ	インクリメンタル	インクリメンタル	インクリメンタル
検出パルス	ppr	12,600,000	12,600,000
検出分解能	arcsec	0.103	0.103
許容モーメント荷重 ※1	N・m	7,000	7,000
許容アキシャル荷重 ※1	kN	100	100
テーブル面	ラジアル振れ（無負荷）	μm	10
回転精度	アキシャル振れ（無負荷）	μm	10
平行度	μm	200	200
絶対位置決め精度	arcsec	±50（標準） / ±10（絶対位置補正機能OP時）	
繰返し位置決め精度（往復動作時）	arcsec	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	4.3	5.2
質量	kg	238	238
磁極検出方式	磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択	磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択	磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式	NCR-H□2332A-A-□□□	NCR-H□2332A-A-□□□	NCR-H□2702A-A-□□□
外形図掲載頁	P.13	P.14	P.14

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

※2 負荷設置条件等で異なります。

停止時整定性、位置決め精度向上

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- ・回転部軸受の予圧強化
- ・エンコーダ変更
- ・高剛性軸受の採用
- ・温度上昇時の精度変化の軽減対応

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		OLEDパネル検査装置	ソーラーパネルレーザー加工機
カスタム内容詳細		●エンコーダ変更により0パルス(実力値 ※2) 整定を実現 ●コストダウンのため、組合せドライバ1枠下げ 【出力容量】15kW(標準)→7kW	●温度変化精度対応仕様 (温度上昇による精度変化を軽減)
モータタイプ		DD630-225-LSP10-S282	ND250-95-LSP-R012
モータ型式		DD63-632L00ANNS282-P	NMR-STFJA2A-152AP-R012
フランジタイプ		フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	663	260
高さ	mm	224.8	97.8
定格トルク	N・m	2,000	80
最大トルク	N・m	3,700	190
定格回転数	rps	0.5	3
定格出力	W	6,300	1,507
定格電流	A	36.2	10
エンコーダタイプ		インクリメンタル	アブソリュート
検出パルス	ppr	12,600,000	6,815,744
検出分解能	arcsec	0.103	0.191
許容モーメント荷重 ※1	N・m	7,000	244
許容アキシャル荷重 ※1	kN	100	12.9
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm	10
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm	10
平行度	μm	200	—
絶対位置決め精度	arcsec	±50(標準) / ±10(絶対位置補正機能OP時)	±15(絶対位置補正機能OP時)
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	5.2	0.039
質量	kg	297	27.9
磁極検出方式		磁極センサ検出 / 自動磁極検出を選択	絶対位置検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2702A-A-□□□	NCR-H□2152A-A-□□□
外形図掲載頁		P.15	P.15

用途実績		ソーラーパネルスクリーン印刷機	
カスタム内容詳細		● 高剛性軸受採用により、多回転繰返し位置決め精度1arcsec(実力値 ※2) を達成	
モータタイプ		ND400-95-LSP-S274	
モータ型式		NMR-SUFJA2A-322AP-S274	
フランジタイプ		フランジレス	
使用電源	ACV	200	
外径	mm	408	
高さ	mm	97.8	
定格トルク	N・m	260	
最大トルク	N・m	650	
定格回転数	rps	2	
定格出力	W	3,267	
定格電流	A	24	
エンコーダタイプ		アブソリュート	
検出パルス	ppr	6,815,744	
検出分解能	arcsec	0.191	
許容モーメント荷重 ※1	N・m	1280	
許容アキシャル荷重 ※1	kN	16	
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm	10
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm	10
平行度	μm	－	
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)	
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1	
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.340	
質量	kg	51	
磁極検出方式		絶対位置検出	
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□□2332A-A-□□□	
外形図掲載頁		P.16	

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

※2 負荷設置条件等で異なります。

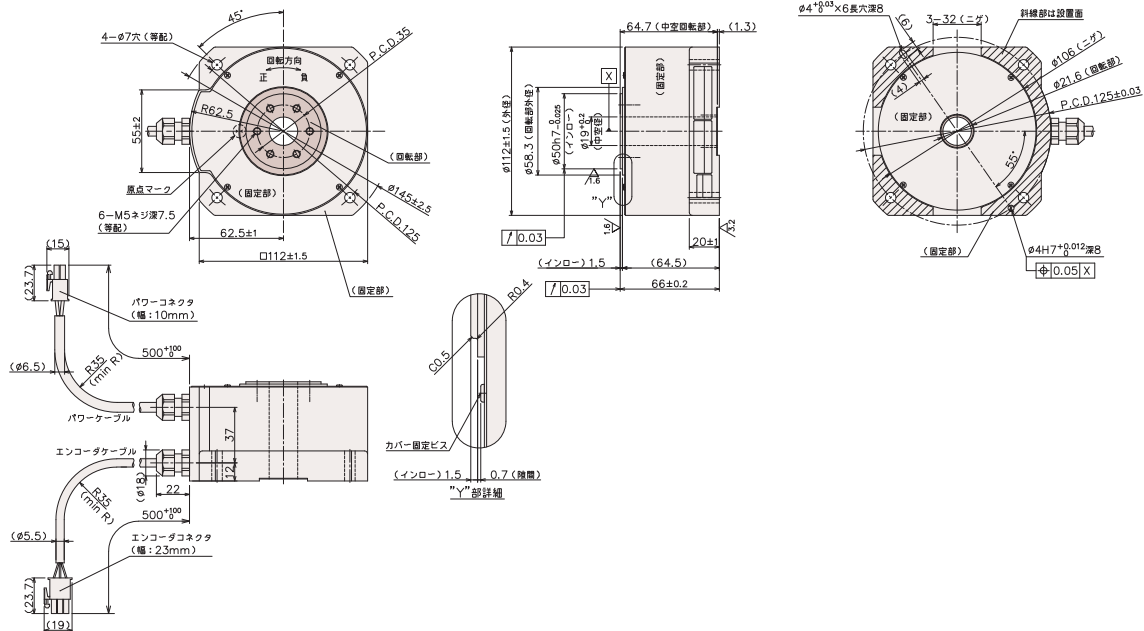
停止時整定性、位置決め精度向上

【 DDモータ カスタム実例 】

【外形図】

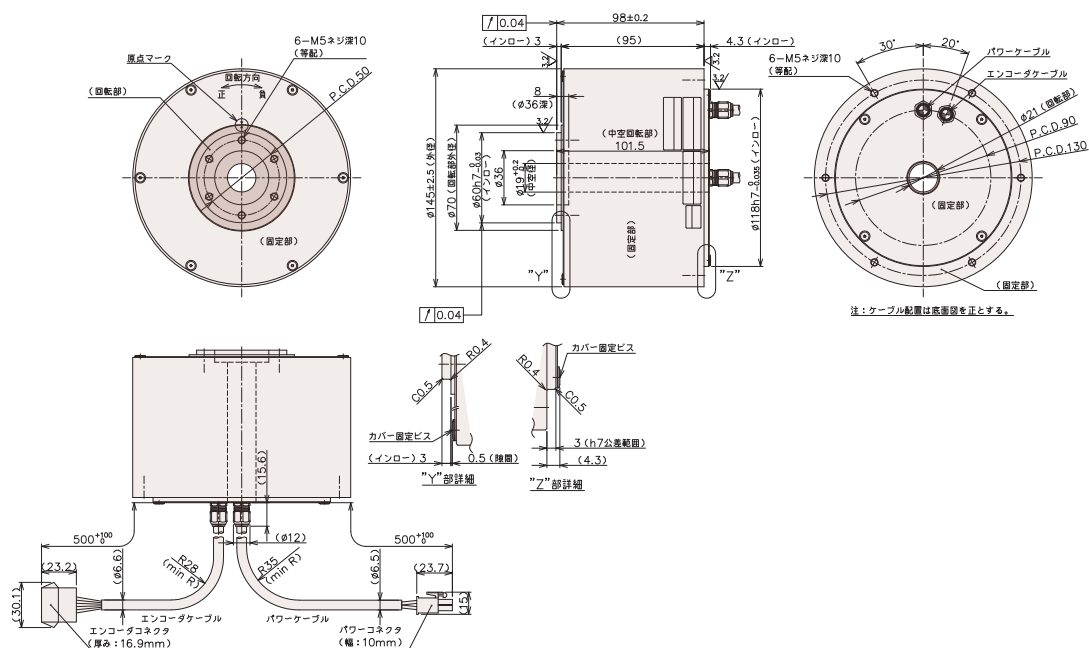
◎ ND110-65-FS-S269
NMR-SAEIA2A-131A-S269

τdisc **ND-s**
Servo Motor series
スタンダードタイプ



◎ ND140-95-LS-S272
NMR-SRFJA2A-471A-S272

τdisc **ND-s**
Servo Motor series
スタンダードタイプ



停止時整定性、位置決め精度向上

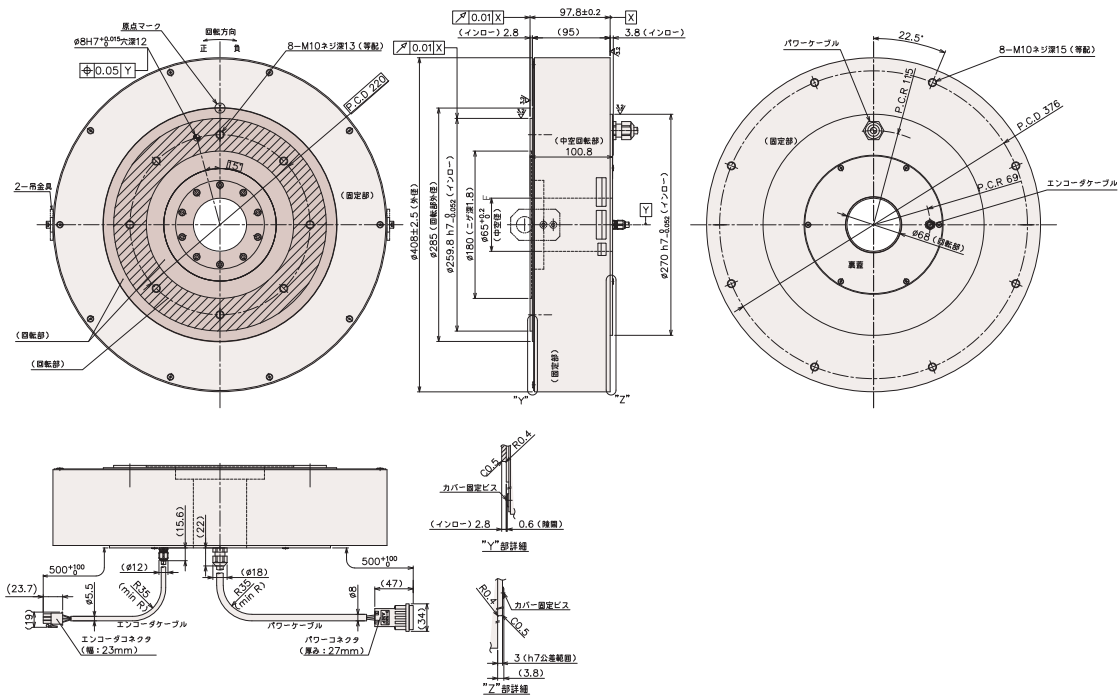
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ ND400-95-LSP-S189

NMR-SUFIA2A-322AP-S189

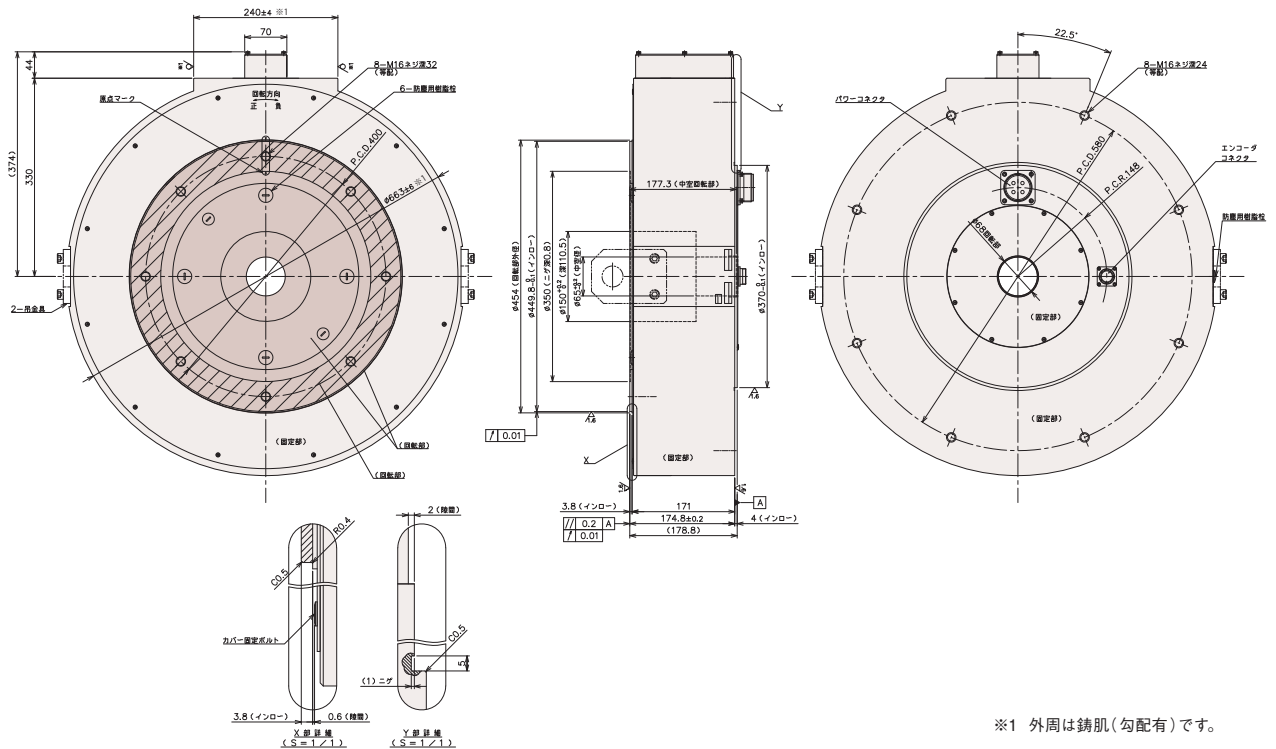
τ DISC[®] ND-s
Servo Motor series
スタンダードタイプ



◎ DD630-175-LSP10-S284

DD63-402L00ANNS284-P

τ DISC[®] DD-s
Servo Motor series
高剛性・高精度タイプ



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

【 DDモータ カスタム実例 】



停止時整定性、位置決め精度向上

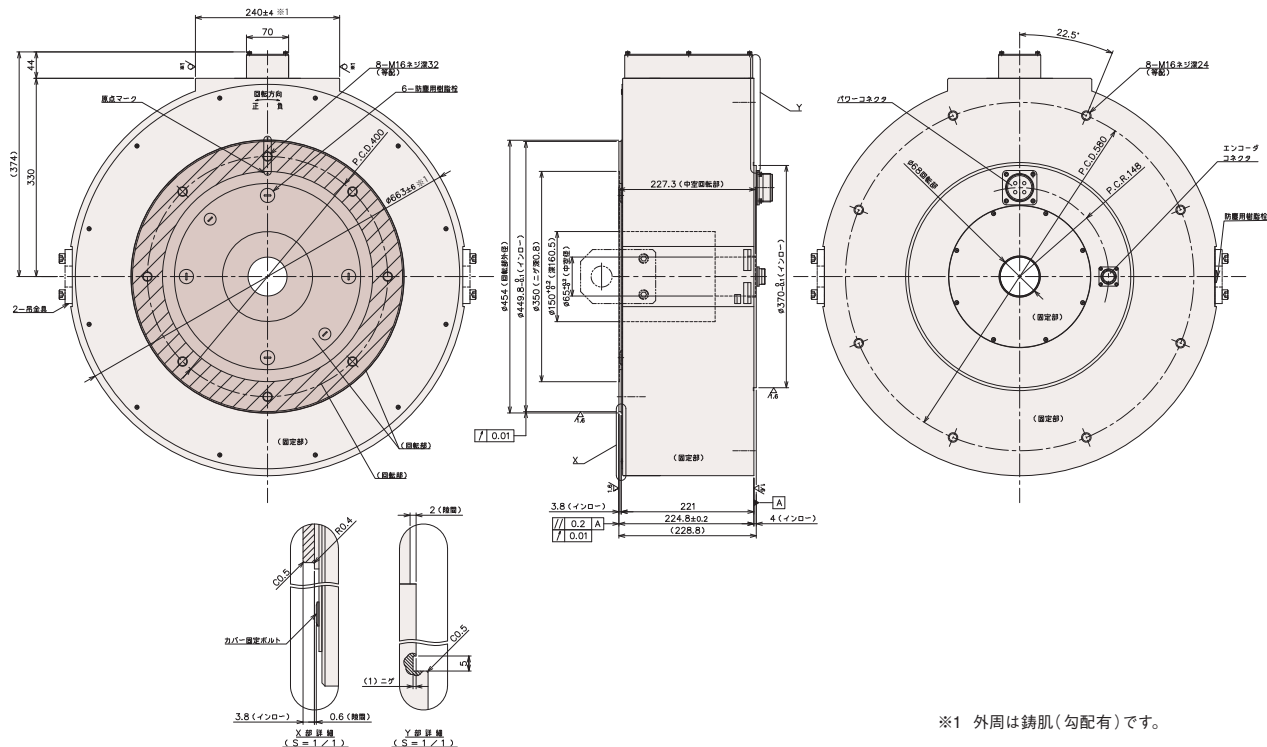
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ DD630-225-LSP10-S282

DD63-632L00ANNS282-P

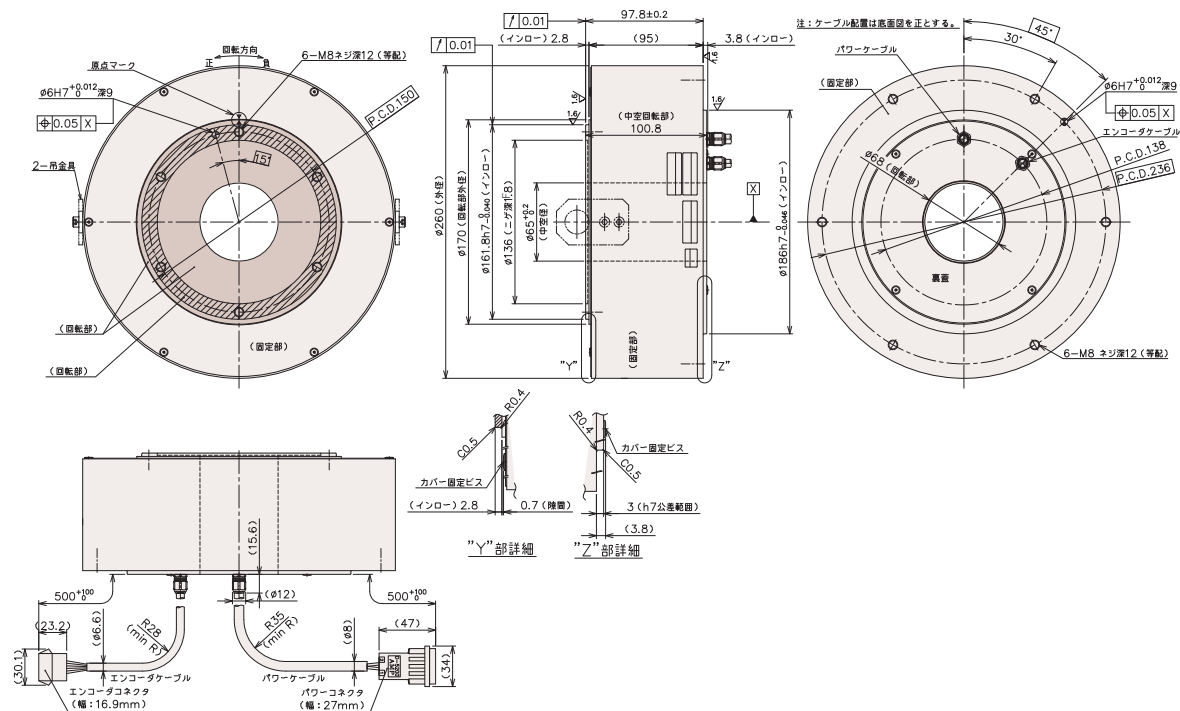
τ DISC **DD-s**
Servo Motor series
高剛性・高精度タイプ



◎ ND250-95-LSP-R012

NMR-STFJA2A-152AP-R012

τ DISC **ND-s**
Servo Motor series
スタンダードタイプ



停止時整定性、位置決め精度向上

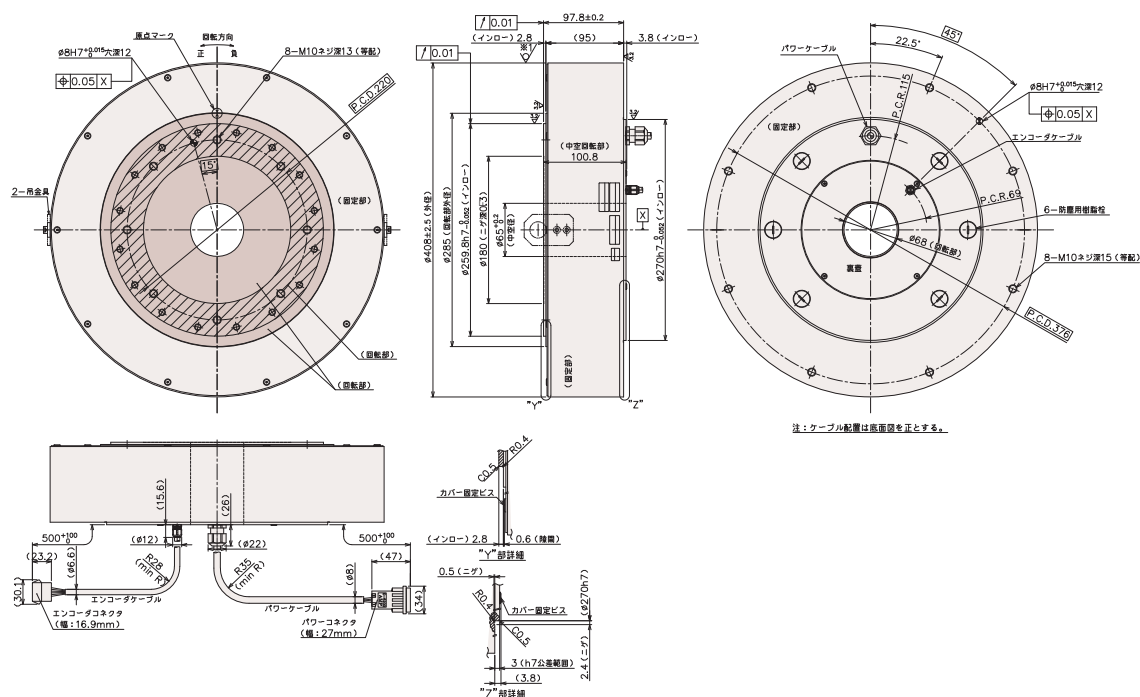
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ ND400-95-LSP-S274

NMR-SUFJA2A-322AP-S274

DISC **ND-s**
Servo Motor series
スタンダードタイプ



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

位置決め時間短縮

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- トルクアップ
- 強制空冷
- 回転数アップ

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τ DISC

用途実績		高速ハンドラー		
カスタム内容詳細		● 回転数、トルクアップによる位置決め時間短縮 【定格トルク】 15N・m(標準)→18.5N・m 【定格回転数】 11rps(標準)→17.85rps	● 回転数アップによる位置決め時間短縮 【定格回転数】 5.5rps(標準)→7.5rps	● 形状変更によるトルクアップ、位置決め時間短縮 ● 強制空冷時(※2)には、温度上昇時の位置決め時間の安定化が可能
モータタイプ		ND140-95-LSP-HS-R003	HD140-185-LS-S208	HD140-235-LSG-R020
モータ型式		NMR-SRFIA2A-202AP-R003	NMR-FRIIA2A-162A-S208	NMR-FRRIA2A-262AG-R020
フランジタイプ		フランジレス	フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200	200
外径	mm	145	140	156
高さ	mm	97.8	185	235
定格トルク	N・m	18.5	36	65 ※3
最大トルク	N・m	46.2	96	165
定格回転数	rps	17.85	7.5	6.5
定格出力	W	2,074	1,696	2,600
定格電流	A	10	11.5	16.5
エンコーダタイプ		インクリメンタル	インクリメンタル	インクリメンタル
検出パルス	ppr	1,344,000	2,520,000	2,520,000
検出分解能	arcsec	0.964	0.515	0.515
許容モーメント荷重 ※1	N・m	17.8	31.9	31.9
許容アキシャル荷重 ※1	kN	2.3	3.2	3.2
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μ m	10	50
	アキシャル振れ(無負荷)	μ m	10	50
平行度	μ m	—	—	—
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)		
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.00134	0.0033	0.0045
質量	kg	6.3	12	16.4
磁極検出方式		磁極センサ検出/自動磁極検出を選択	自動磁極検出	自動磁極検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2152A-A-□□□	NCR-H□2222A-A-□□□	NCR-H□2332A-A-□□□
外形図掲載頁		P.19	P.19	P.20

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

※2 お客様にて冷却を行ってください。

位置決め時間短縮

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- トルクアップ
- 強制空冷
- 回転数アップ

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		ソーター		テーピングマシン	
カスタム内容詳細		● 回転数、トルクアップによる位置決め時間短縮 【定格トルク】15N・m(標準)→18.5N・m 【定格回転数】11rps(標準)→17.85rps		● 形状変更によるトルクアップ、位置決め時間短縮 ● 強制空冷時(※2)には、温度上昇時の位置決め時間の安定化が可能 ● 磁極センサ検出タイプ	
モータタイプ		ND140-95-LS-HS-S162		HD140-235-LSP-R015	
モータ型式		NMR-SRFIA2A-202A-S162		NMR-FRNIA2A-262AP-R015	
フランジタイプ		フランジレス		フランジレス	
使用電源	ACV	200		200	
外径	mm	145		162	
高さ	mm	98		234.8	
定格トルク	N・m	18.5		65 ※3	
最大トルク	N・m	46.2		165	
定格回転数	rps	17.85		6.5	
定格出力	W	2,074		2,600	
定格電流	A	10		16.5	
エンコーダタイプ		インクリメンタル		インクリメンタル	
検出パルス	ppr	1,344,000		3,040,000	
検出分解能	arcsec	0.964		0.427	
許容モーメント荷重 ※1	N・m	17.8		31.9	
許容アキシャル荷重 ※1	kN	2.3		3.2	
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm		10	
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm		10	
平行度	μm	－		－	
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)			
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1		±1	
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.00134		0.0043	
質量	kg	6.3		16.7	
磁極検出方式		磁極センサ検出/自動磁極検出を選択		磁極センサ検出/自動磁極検出を選択	
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2152A-A-□□□		NCR-H□2332A-A-□□□	
外形図掲載頁		P.20		P.21	

用途実績		ソーラセルレーザ加工装置		ナーリング装置	
カスタム内容詳細		● 回転数アップによる位置決め時間短縮 【定格回転数】3rps(標準)→6rps		● 回転数アップによる位置決め時間短縮 【定格回転数】2rps(標準)→3rps	
モータタイプ		ND250-95-LSP-R029		ND400-160-LS(3rps仕様)	
モータ型式		NMR-STFJA2A-282AP-R029		NMR-SUHIA2A-842A	
フランジタイプ		フランジレス		フランジレス	
使用電源	ACV	200		200	
外径	mm	260		408	
高さ	mm	97.8		160	
定格トルク	N・m	75		450	
最大トルク	N・m	180		850	
定格回転数	rps	6		3	
定格出力	W	2,800		8,400	
定格電流	A	12.9		47.5	
エンコーダタイプ		アブソリュート		インクリメンタル	
検出パルス	ppr	6,815,744		6,300,000	
検出分解能	arcsec	0.191		0.206	
許容モーメント荷重 ※1	N・m	244		315	
許容アキシャル荷重 ※1	kN	12.9		14.5	
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm		50	
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm		50	
平行度	μm	－		－	
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)			
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1		±1	
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.039		0.393	
質量	kg	18.5		75	
磁極検出方式		絶対位置検出		磁極センサ検出/自動磁極検出を選択	
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2222A-A-□□□		NCR-H□2702A-A-□□□	
外形図掲載頁		P.21		P.22	

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

※2 お客様にて冷却を行ってください。

※3 定格トルクは、下記条件での連続許容トルク値となります。

自然空冷: アルミ製板(□400×T40)に取り付けた場合

強制空冷: 風速18m/sでアルミ製板(□200×T40)に取り付けた場合

位置決め時間短縮

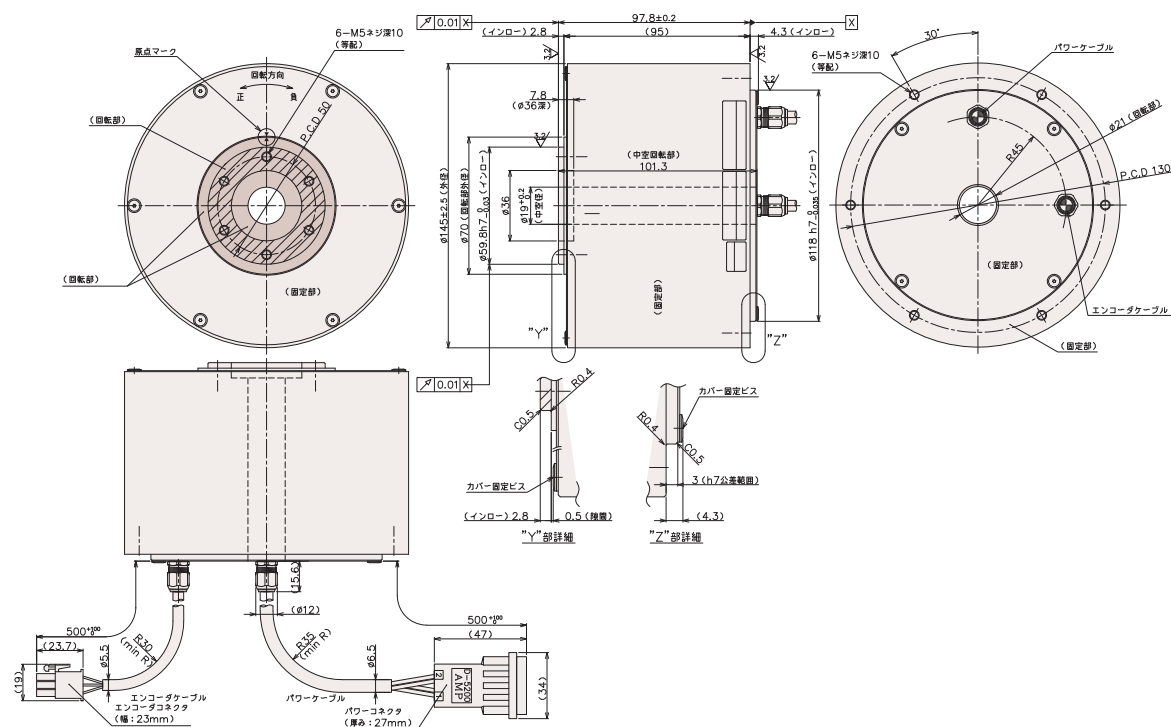
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ ND140-95-LSP-HS-R003

NMR-SRFIA2A-202AP-R003

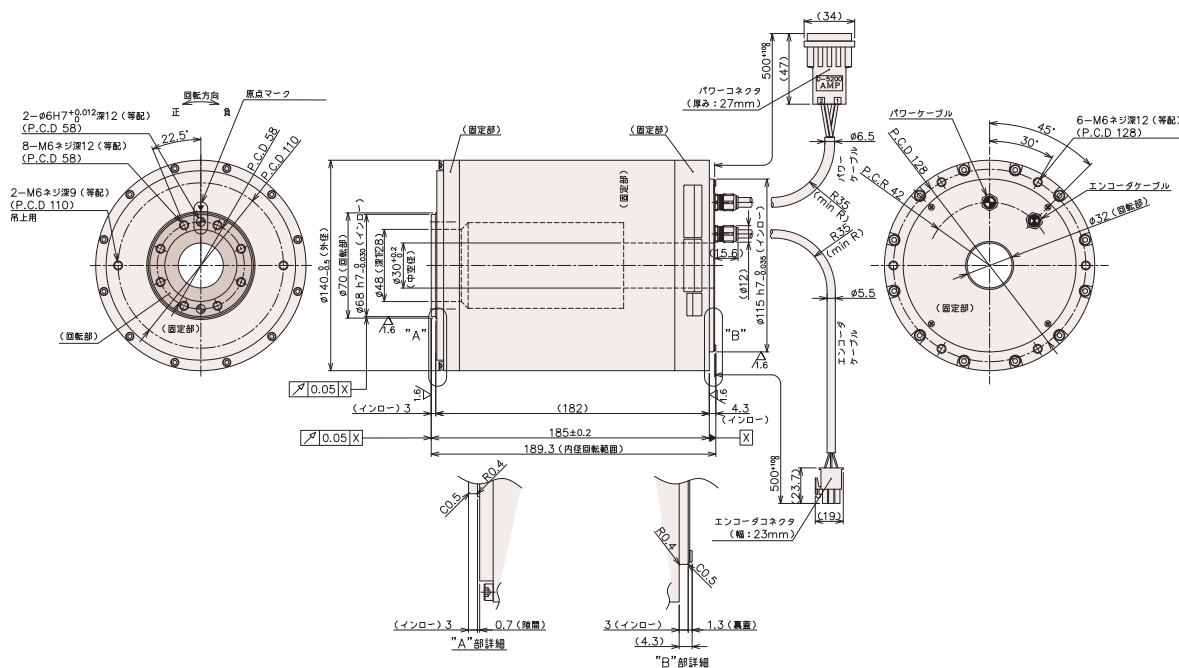
TDISC
Servo Motor **ND-s HS**
series
高速回転タイプ



◎ HD140-185-LS-S208

NMR-FRIIA2A-162A-S208

TDISC
Servo Motor **HD-s**
series
高応答タイプ



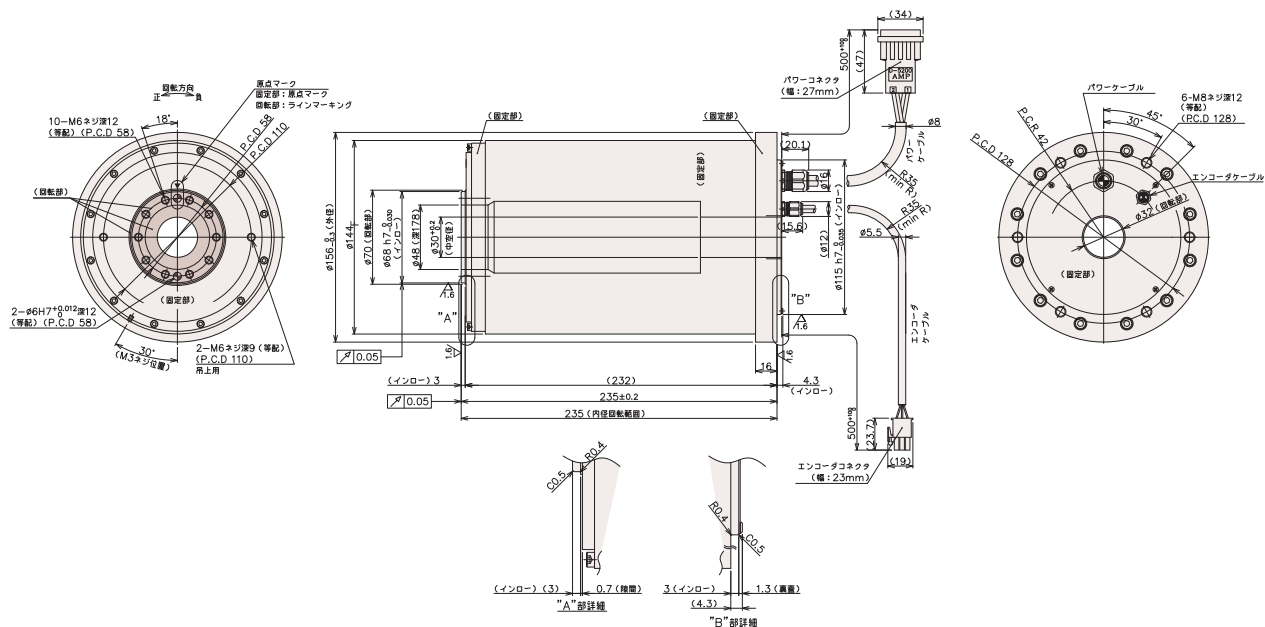
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

© HD140-235-LSG-R020

NMR-FRNIA2A-262AG-R020

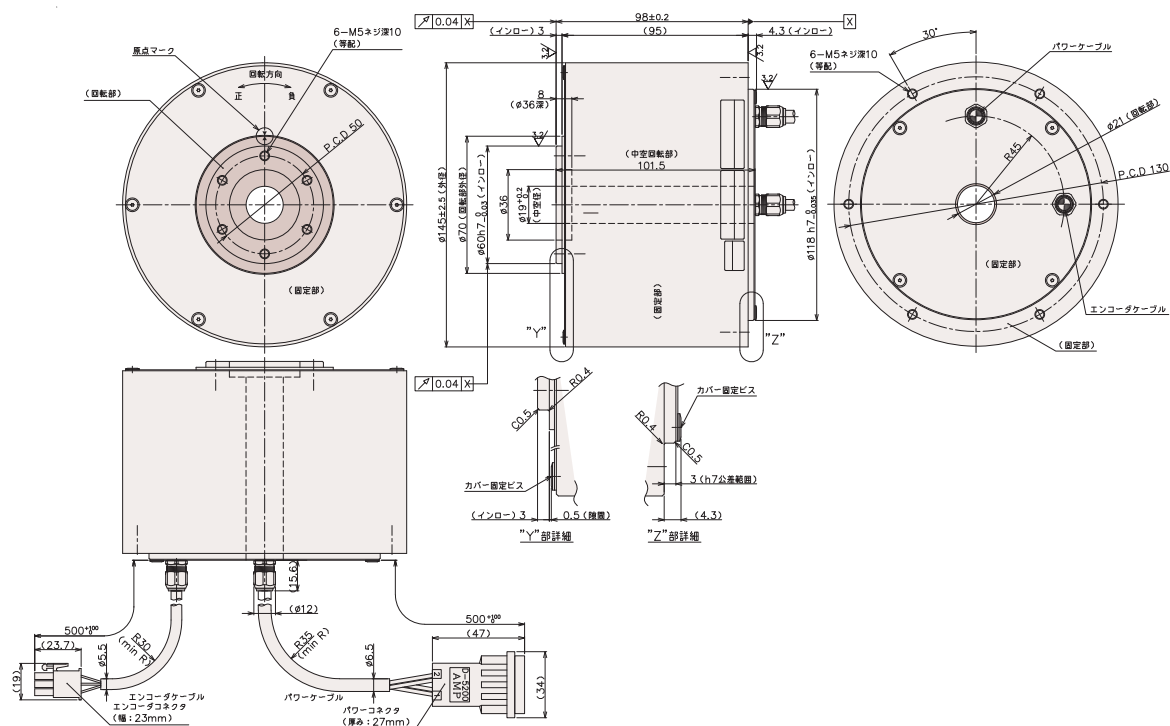
τ² DISC[®] Servo Motor **HD-S**
series
高応答タイプ[®]



© ND140-95-LS-HS-S162

NMR-SRFIA2A-202A-S162

τ⁺ DISC[®] Servo Motor ***ND-SHS***
series
高速回転タイプ[®]



位置決め時間短縮

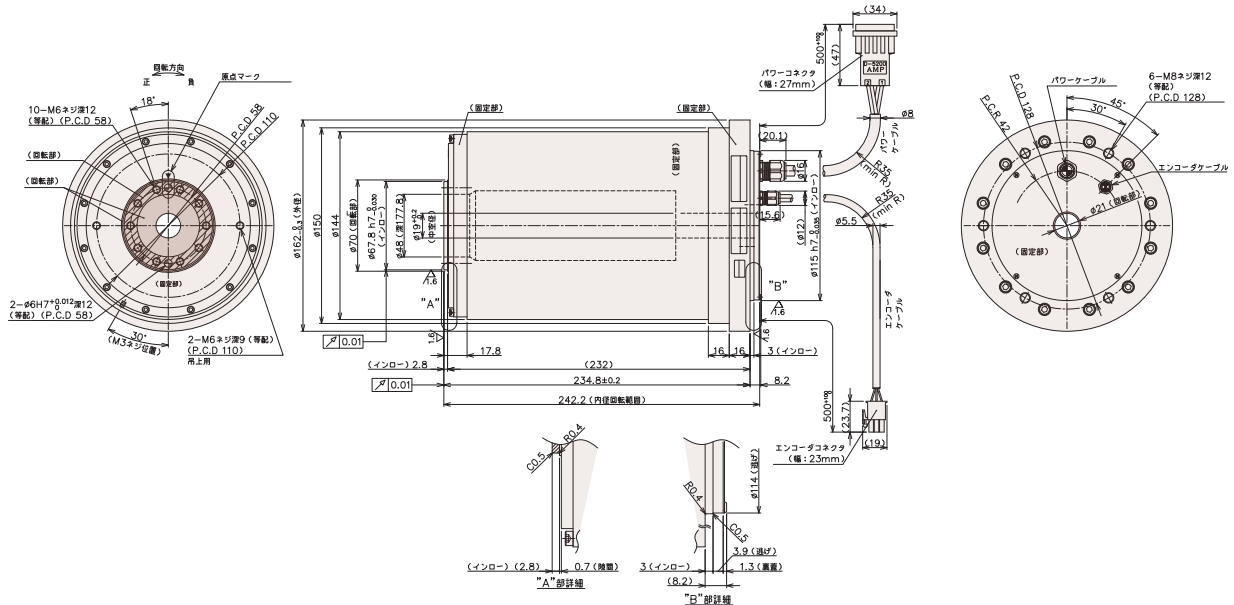
[DDモータ カスタム実例]

[外形図]

◎ HD140-235-LSP-R015

NMR-FRRIA2A-262AP-R015

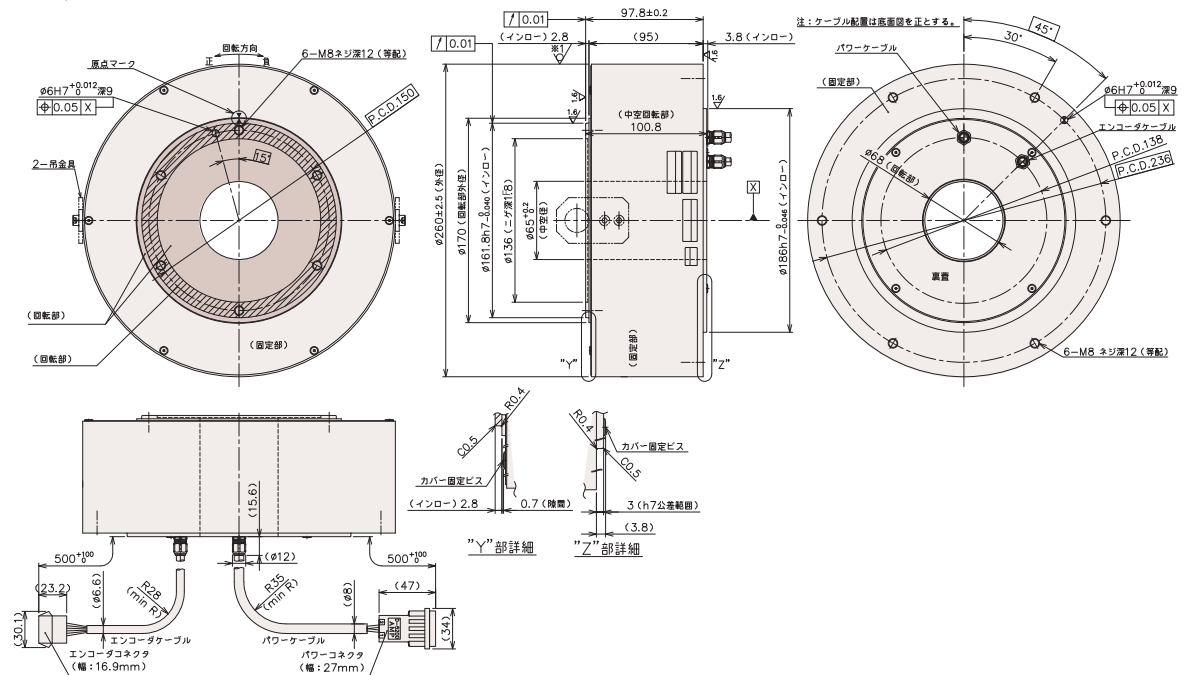
DISC
Servo Motor **HD-s**
series
高応答タイプ



◎ ND250-95-LSP-R029

NMR-STFJA2A-282AP-R029

DISC
Servo Motor **ND-s**
series
スタンダードタイプ



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

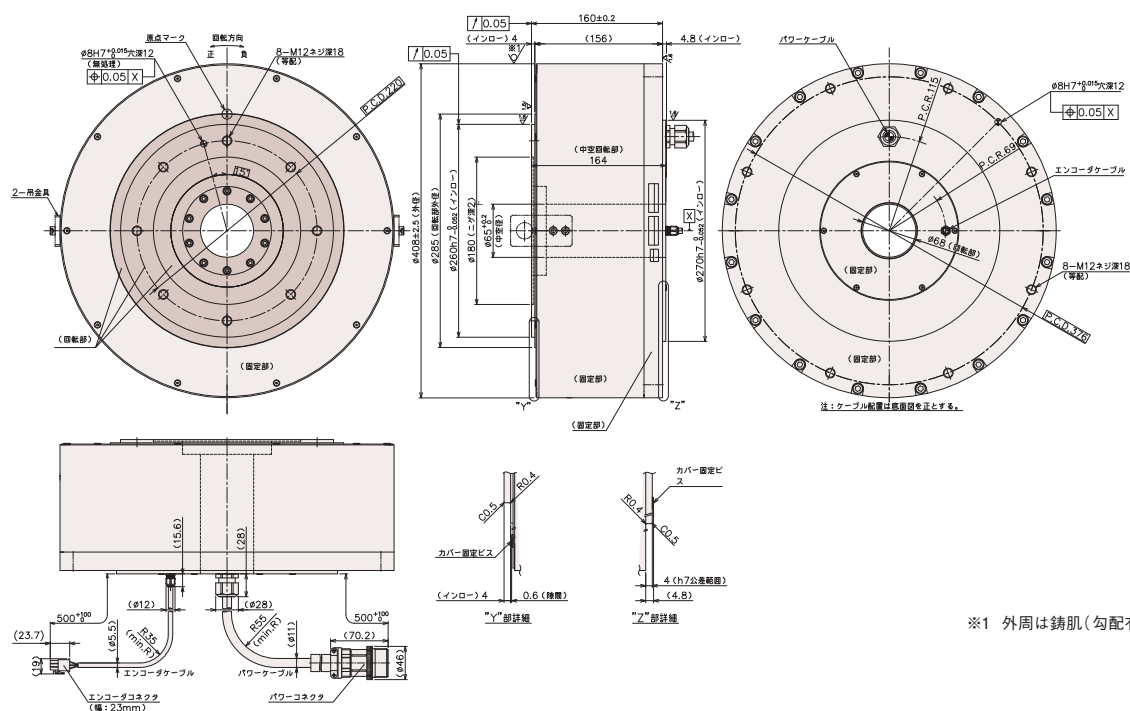
【 DDモータ カスタム実例 】

【外形図】

◎ND400-160-LS(3rps仕様)

NMR-SUHIA2A-842A

τ² DISC[®] Servo Motor **ND-S**
series
スタンダードタイプ[®]



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

モータ出力トルクの安定化

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

■ モータトルクリップルの低減対応

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		自動車用試験機	
カスタム内容詳細		● マグネットの形状変更により、トルクリップルを標準品に比べて低減	
モータタイプ		ND180-95-LS-RL-S270	ND250-95-LS-RL-S271
モータ型式		NMR-SSEJA2A-941A-S270	NMR-STFJA2A-152A-S271
フランジタイプ		フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	180	260
高さ	mm	94	98
定格トルク	N・m	27	72
最大トルク	N・m	67.5	171
定格回転数	rps	5	3
定格出力	W	848	1,357
定格電流	A	6.5	10
エンコーダタイプ		アブソリュート	アブソリュート
検出パルス	ppr	2,097,152	6,815,744
検出分解能	arcsec	0.618	0.191
許容モーメント荷重 ※1	N・m	27.3	244
許容アキシャル荷重 ※1	kN	2.9	12.9
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm	10
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm	10
平行度	μm	—	—
絶対位置決め精度	arcsec	—	—
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	—	—
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.0050	0.037
質量	kg	9.0	19.5
磁極検出方式		絶対位置検出	絶対位置検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2801A-A-□□□	NCR-H□2152A-A-□□□
外形図掲載頁		P.24	P.24

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

モータ出力トルクの安定化

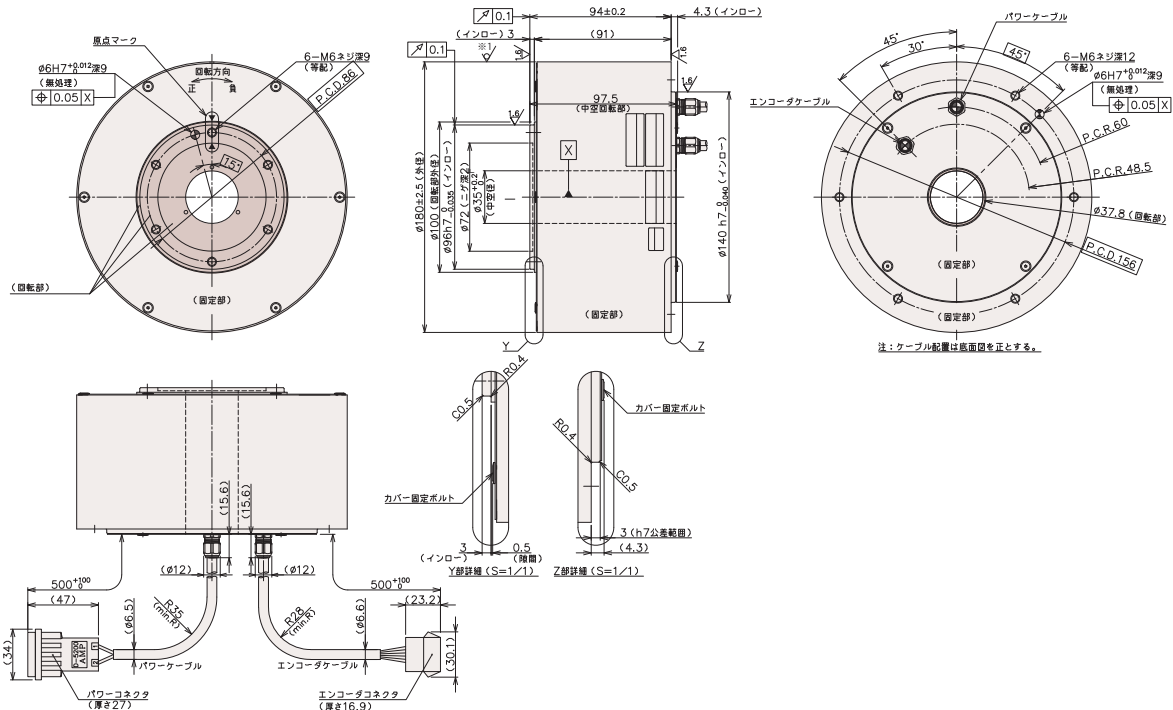
【 DDモータ カスタム実例 】

【外形図】

◎ ND180-95-LS-RL-S270

NMR-SSEJA2A-941A-S270

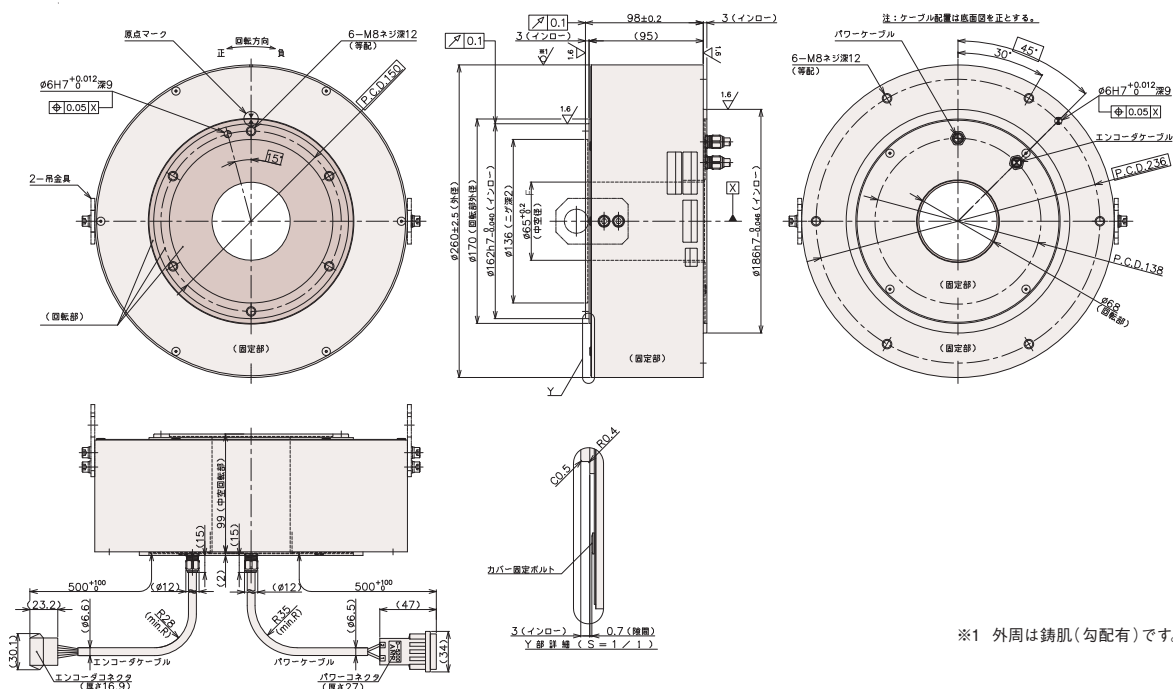
ND-S
series
スタンダードタイプ



◎ ND250-95-LS-RL-S271

NMR-STFJA2A-152A-S271

ND-S
series
スタンダードタイプ



平面度、平行度向上

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

■ モータ回転面及び設置面の高精度対応

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		カッティング装置	非公開
カスタム内容詳細		● モータ回転面及び接地面の高精度加工により、スタンダード型DDモータ「ND-sシリーズ」での平行度20μmを保証	
モータタイプ		ND250-55-FSPH-R013	ND250-55-FSPH-R007
モータ型式		NMR-SEMJA2A-791APJ-R013	NMR-SEMIA2A-791APJ-R007
フランジタイプ		フランジ付	フランジ付
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	254	254
高さ	mm	57.8	57.8
定格トルク	N・m	42	42
最大トルク	N・m	100	100
定格回転数	rps	3	3
定格出力	W	791	791
定格電流	A	6	6
エンコーダタイプ		アブソリュート	インクリメンタル
検出パルス	ppr	6,815,744	6,300,000
検出分解能	arcsec	0.191	0.206
許容モーメント荷重 ※1	N・m	60	60
許容アキシャル荷重 ※1	kN	3.5	3.5
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm	10
	アキシャル振れ(無負荷)	μm	10
回転精度		10	10
平行度	μm	20	20
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)	
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.022	0.022
質量	kg	10.7	10.7
磁極検出方式		絶対位置検出	磁極センサ検出/自動磁極検出を選択
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2801A-A-□□□	NCR-H□2801A-A-□□□
外形図掲載頁		P.26	P.26

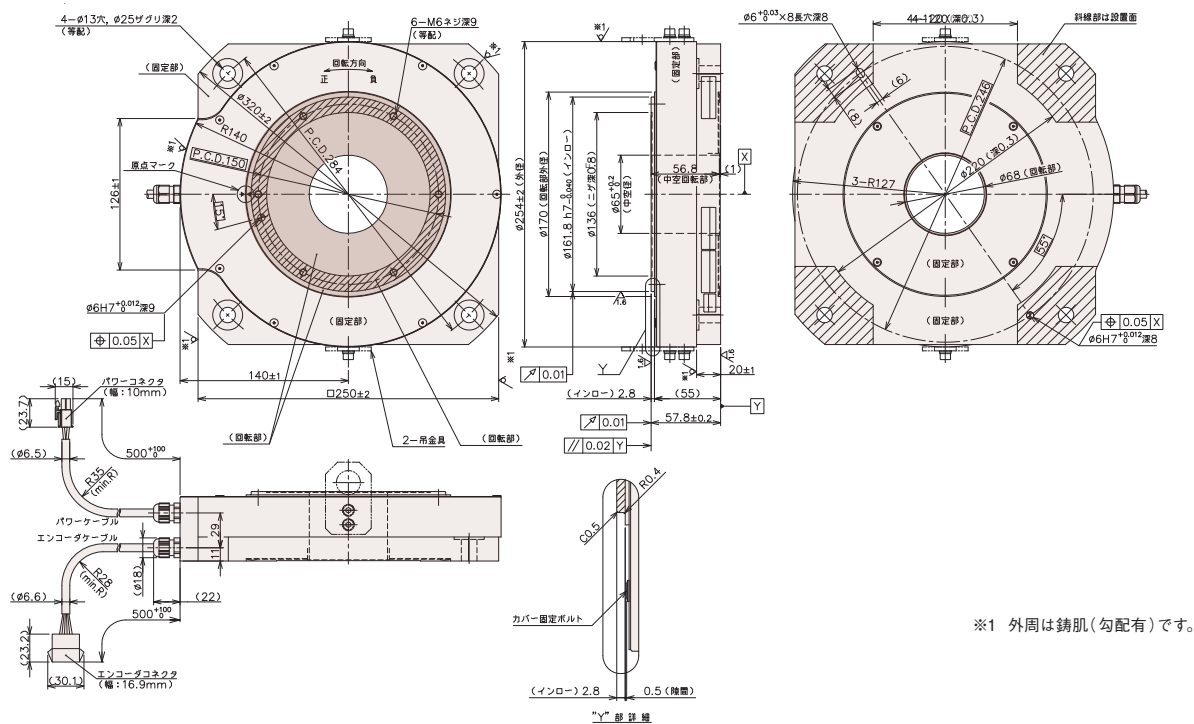
※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

【 DDモータ カスタム実例 】

【外形図】

© ND250-55-FSPH-R013
NMR-SEMJA2A-791APJ-R013

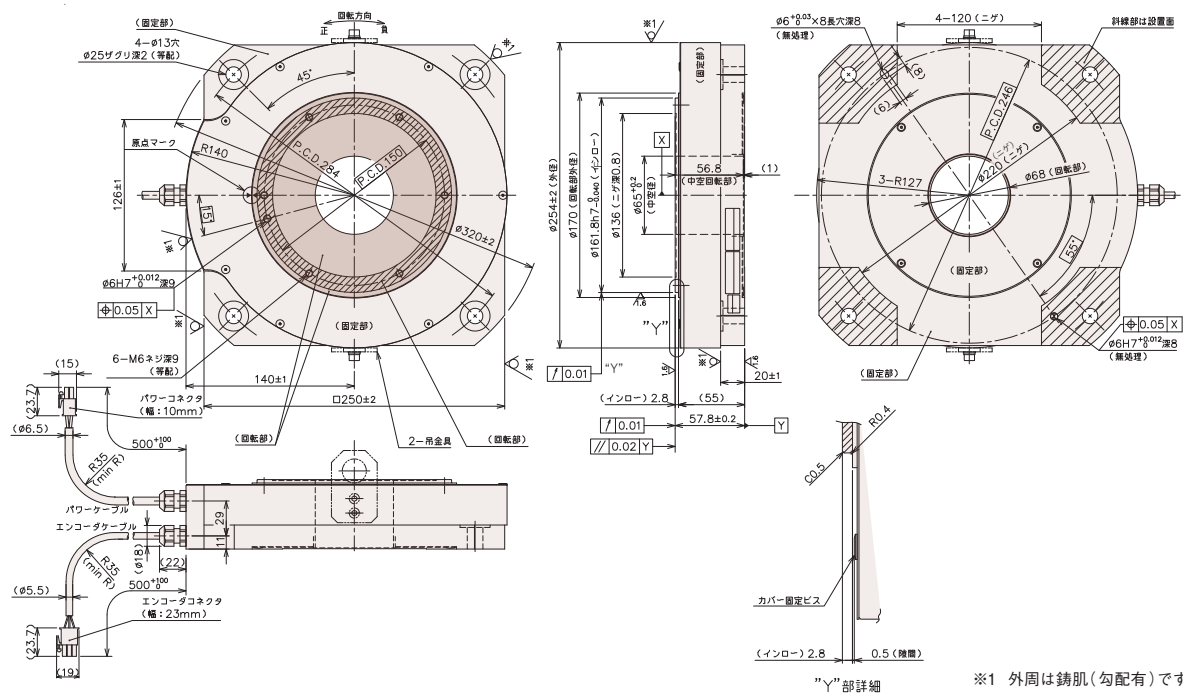
τ DISC[®] ND-S
Servo Motor
series
スタンダードタイプ[®]



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

© ND250-55-FSPH-R007
NMR-SEMIA2A-791APJ-R007

τ DISC[®] Servo Motor **ND-S**
series
スタンダードタイプ[®]



※1 外周は錆肌(勾配有)です。

フレッチング対策・軸受長寿命化

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

・使用条件に合わせた軸受予圧の最適化により、軸受を長寿命化

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		自動車用試験機	粉体ハンドリング装置のバタフライ弁駆動軸	ワークの水切り装置
カスタム内容詳細		● 軸受無予圧仕様によるフレッチング対策		● 軸受無予圧仕様による連続高速回転時のモータ長寿命化
モータタイプ		ND110-65-FS-R041	ND250-95-LS-R042	ND110-85-FS-HS-R045
モータ型式		NMR-SAEJA2A-131A-R041	NMR-STFJA2A-152A-R042	NMR-SAUJA2A-551A-R045
フランジタイプ		フランジ付	フランジレス	フランジ付
使用電源	ACV	200	200	200
外径	mm	112	260	112
高さ	mm	66	98	86
定格トルク	N・m	4.2	80	5.9(8 ※2)
最大トルク	N・m	10.5	190	14.1(19.2 ※2)
定格回転数	rps	5	3	15
定格出力	W	131	1,507	556(753 ※2)
定格電流	A	2	10	3.4(5 ※2)
エンコーダタイプ		アブソリュート	アブソリュート	インクリメンタル
検出パルス	ppr	2,097,152	6,815,744	1,280,000
検出分解能	arcsec	0.618	0.191	1.02
許容モーメント荷重 ※1	N・m	6.1	244	6.1
許容アキシャル荷重 ※1	kN	1.1	12.9	1.1
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm	40	40
	アキシャル振れ(無負荷)	μm	40	40
回転精度				
平行度	μm	—	—	—
絶対位置決め精度	arcsec	保証なし	保証なし	保証なし
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	保証なし	保証なし	保証なし
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.00039	0.039	0.00061
質量	kg	2.2	18.5	3.1
磁極検出方式		絶対位置検出	絶対位置検出	磁極センサ検出/自動磁極検出を選択
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2201A-A-□□□	NCR-H□2152A-A-□□□	NCR-H□2401A-A-□□□ (NCR-H□2801A-A-□□□)
外形図掲載頁		P.28	P.28	P.29

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

※2 ()内は、組合せドライバがNCR-H□2801A-A-□□□の時の値となります。

フレッチング対策とは

フレッチングとは…軸受の転動体(コロ・ローラー等)が内外輪の金属面と同じ位置で振動のような微小角往復動作を繰返し行くと、新しい油膜が形成されず、金属接触部で摩耗が発生する現象。

微小角の連続往復動作、かつ定期的な旋回動作ができない環境下において軸受のフレッチングの発生を低減させ、軸受寿命を延ばす為の対策を施した

τDISCフレッチング対策仕様

ご使用条件に合わせた実機評価による軸受予圧の最適化、軸受グリスの選定も可能。

微小角
往復動作



フレッチング対策・軸受長寿命化

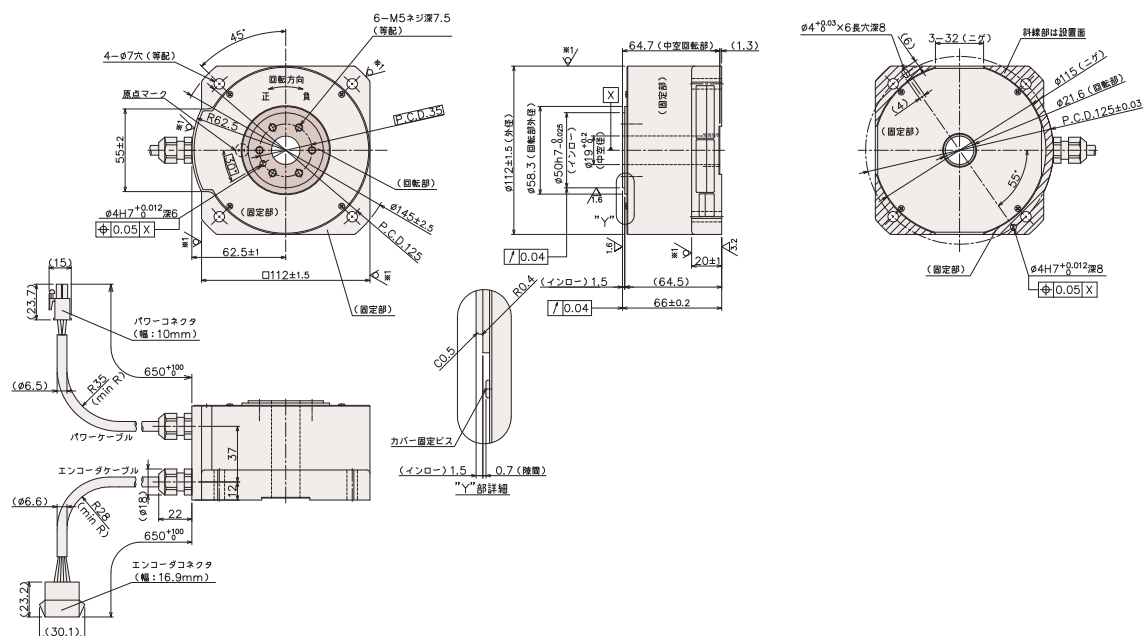
【 DDモータ カスタム実例 】

【外形図】

◎ ND110-65-FS-R041

NMR-SAEJA2A-131A-R041

TDISC **ND-s**
series
スタンダードタイプ

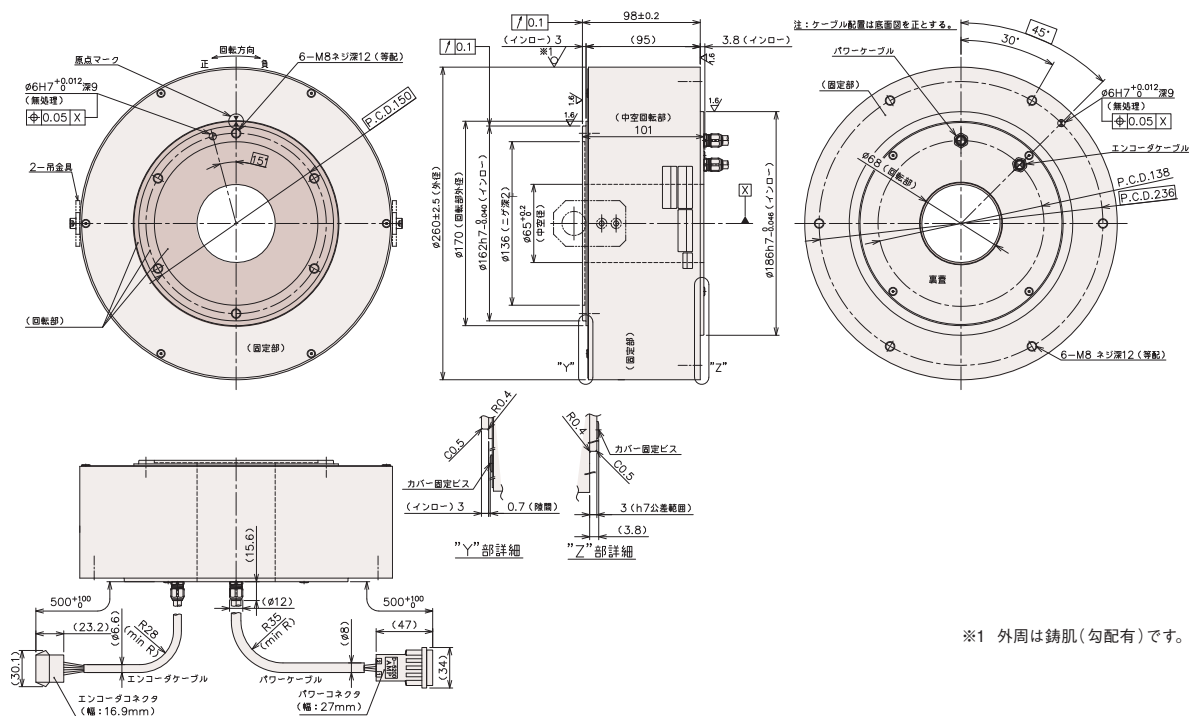


※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

◎ ND250-95-LS-R042

NMR-STFJA2A-152A-R042

TDISC **ND-s**
series
スタンダードタイプ



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

【 DDモータ カスタム実例 】

防塵、防水

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

- 回転部上下隙間にシール対応
- 専用コネクタの採用

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		車載用部品の組立装置のインデックス機構	カッティング装置
カスタム内容詳細		● 簡易防水仕様 (保護等級: 標準仕様と同じIP44) ● 回転部上下隙間のシール対応 ● 専用コネクタの採用	● 保護等級IP55仕様
モータタイプ		DD160-146-LS-S249	DD250-90-LSP5-R002
モータ型式		DD16-681L04CNNS249	DD25-521L02CNNR002-P
フランジタイプ		フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	160	265
高さ	mm	146	89.8
定格トルク	N・m	27	42
最大トルク	N・m	62.5	100
定格回転数	rps	4	2
定格出力	W	678	528
定格電流	A	5	6.3
エンコーダタイプ		アブソリュート	アブソリュート
検出パルス	ppr	2,097,152	6,815,744
検出分解能	arcsec	0.618	0.191
許容モーメント荷重 ※1	N・m	280	315
許容アキシャル荷重 ※1	kN	22.5	22.5
テーブル面	ラジアル振れ (無負荷)	μm	5
	アキシャル振れ (無負荷)	μm	5
回転精度	μm	30	5
平行度	μm	40	60
絶対位置決め精度	arcsec	±50 (標準) / ±10 (絶対位置補正機能OP時)	±50 (標準) / ±10 (絶対位置補正機能OP時)
繰返し位置決め精度 (往復動作時)	arcsec	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.0074	0.036
質量	kg	13.5	19
磁極検出方式		絶対位置検出	絶対位置検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2801A-A-□□□	NCR-H□2801A-A-□□□
外形図掲載頁		P.31	P.31

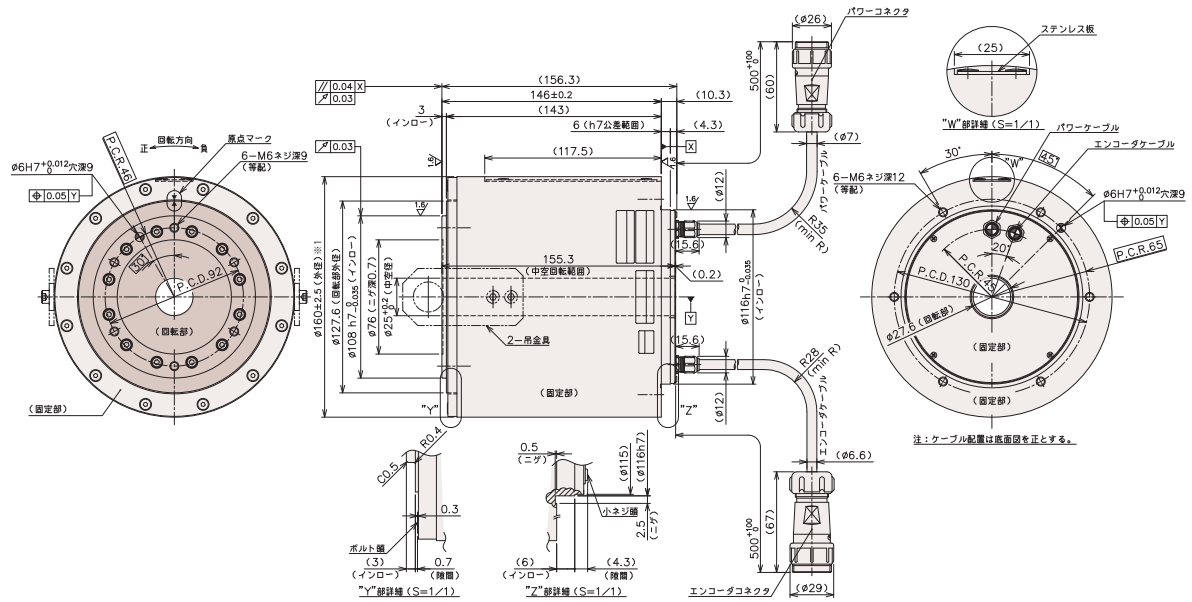
※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

© DD160-146-LS-S249

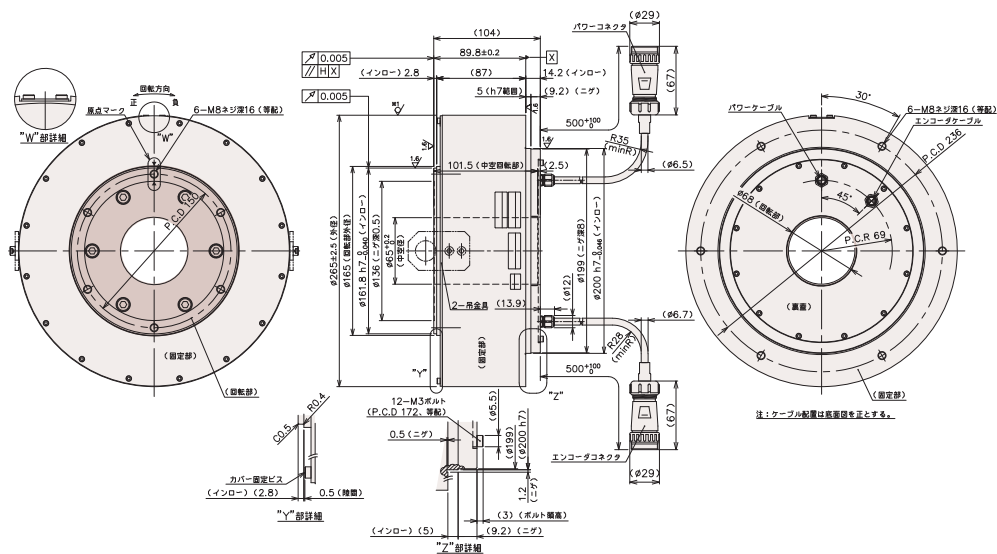
DD16-681L04CNNS249



※1 外周は鋳肌(勾配有)です。

© DD250-90-LSP5-R002

DD25-521L02CNR002-P



※1 外周は鍍肌(勾配有)です。

形状変更

[DDモータ カスタム実例]

CUSTOM

■ 中空穴径、モータ外径等、要求仕様に合わせたカスタマイズ

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		非公開
カスタム内容詳細		● 中空径φ110
モータタイプ		ND400-120-LSP-R016
モータ型式		NMR-SUGJA2A-162AP-R016
フランジタイプ		フランジレス
使用電源	ACV	200
外径	mm	408
高さ	mm	125.8
定格トルク	N・m	260
最大トルク	N・m	600
定格回転数	rps	1
定格出力	W	1,600
定格電流	A	9.4
エンコーダタイプ		アブソリュート
検出パルス	ppr	1,048,576
検出分解能	arcsec	1.24
許容モーメント荷重 ※1	N・m	1280
許容アキシャル荷重 ※1	kN	16
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	μm
回転精度	アキシャル振れ(無負荷)	μm
平行度	μm	—
絶対位置決め精度	arcsec	±15(絶対位置補正機能OP時)
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.350
質量	kg	63.6
磁極検出方式		絶対位置検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□□2152A-A-□□□□
外形図掲載頁		P.33

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

形状変更

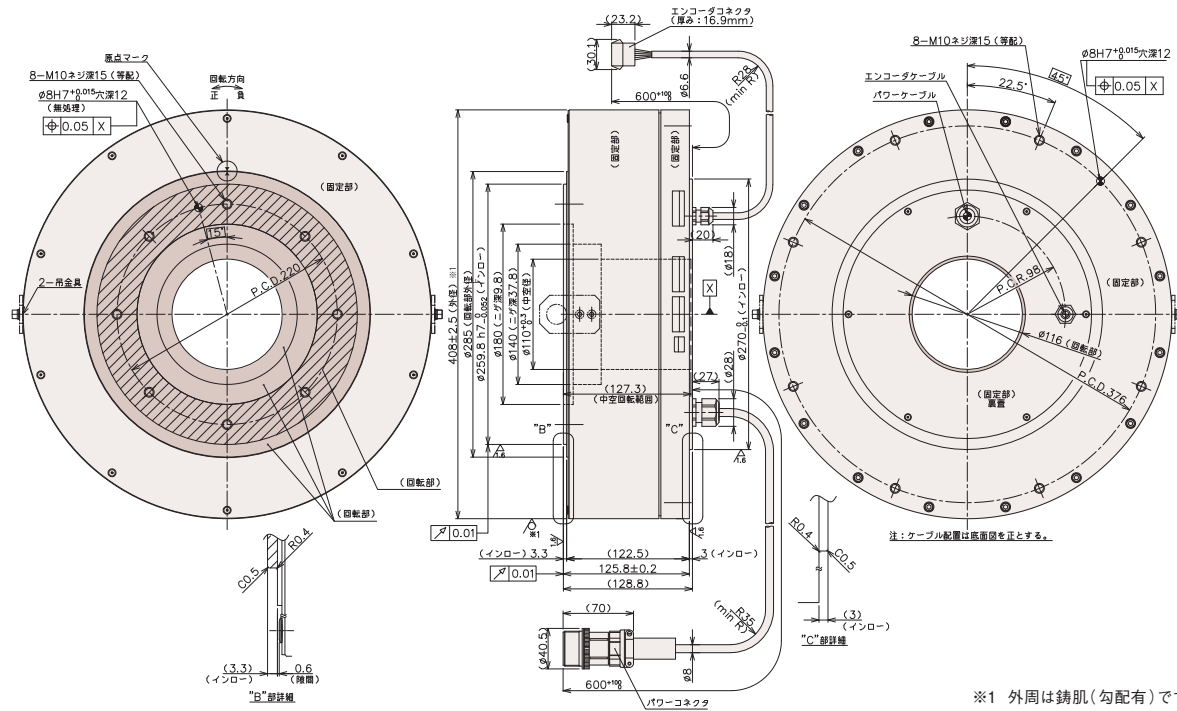
[DDモータ カスタム事例]

【外形図】

◎ ND400-120-LSP-R016

NMR-SUGJA2A-162AP-R016

DISC
Servo Motor **ND-s**
series
スタンダードタイプ



サーボドライバの小容量化によるトータルコストダウン

[DDモータ カスタム事例]

CUSTOM

■ 減定格対応

◎ ディスク型ダイレクトドライブモータ τDISC

用途実績		ソーラセル印刷装置の評価機	非公開
カスタム内容詳細		● 組合せドライバ1枠下げ 出力容量：7kW(標準)→3.3kW ● 定格/最大トルク専用仕様	● 組合せドライバ1枠下げ 出力容量：7kW(標準)→3.3kW ● 定格/最大トルク専用仕様
モータタイプ		DD400-200-LSP5-S253	DD400-200-LSP5H-S288
モータ型式		DD40-622L02CNNS253-P	DD40-622L02CNNS288-PH
フランジタイプ		フランジレス	フランジレス
使用電源	ACV	200	200
外径	mm	420	420
高さ	mm	199.8	199.8
定格トルク	N・m	400	400
最大トルク	N・m	960	960
定格回転数	rps	2	2
定格出力	W	5,026	5,026
定格電流	A	24.8	24.8
エンコーダタイプ		アブソリュート	アブソリュート
検出パルス	ppr	6,815,744	6,815,744
検出分解能	arcsec	0.191	0.191
許容モーメント荷重 ※1	N・m	2,000	2,000
許容アキシャル荷重 ※1	kN	44	44
テーブル面	ラジアル振れ(無負荷)	5	5
	アキシャル振れ(無負荷)	5	5
回転精度	μm	5	5
平行度	μm	100	20
絶対位置決め精度	arcsec	±50(標準)/±10(絶対位置補正機能OP時)	±50(標準)/±10(絶対位置補正機能OP時)
繰返し位置決め精度(往復動作時)	arcsec	±1	±1
ロータ慣性モーメント	kg・m ²	0.648	0.648
質量	kg	109	109
磁極検出方式		絶対位置検出	絶対位置検出
組合せサーボドライバ VPHシリーズ型式		NCR-H□2332A-A-□□□	NCR-H□2332A-A-□□□
外形図掲載頁		P.35	P.35

※1 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。

サーボドライバの小容量化によるトータルコストダウン

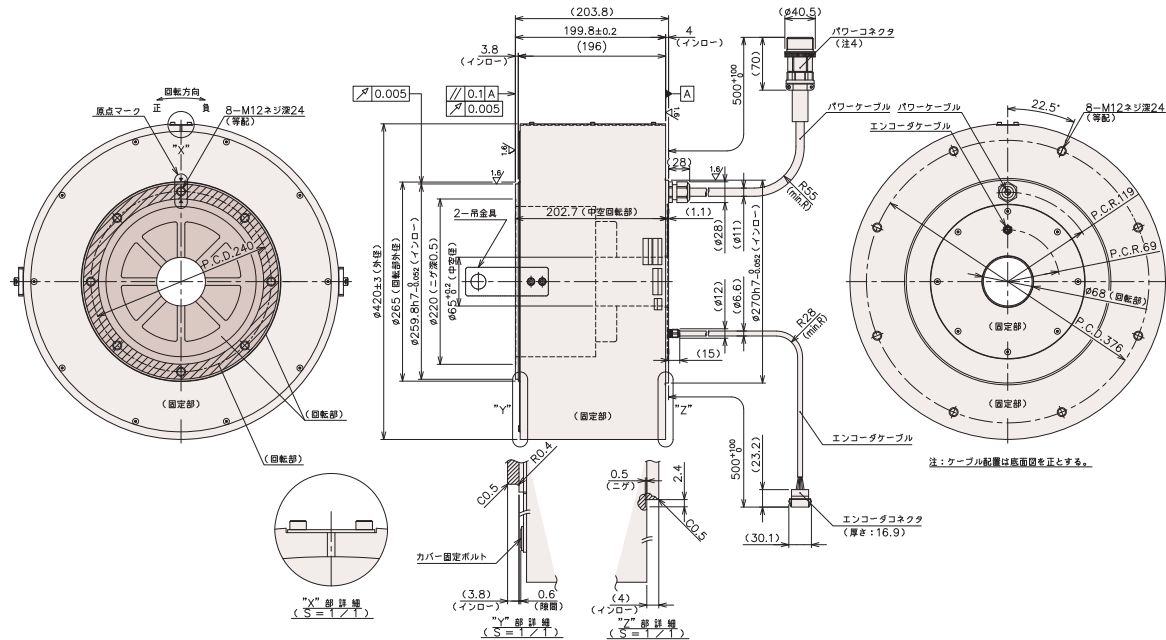
[DDモータ カスタム実例]

【外形図】

◎ DD400-200-LSP5-S253

DD40-622L02CNNS253-P

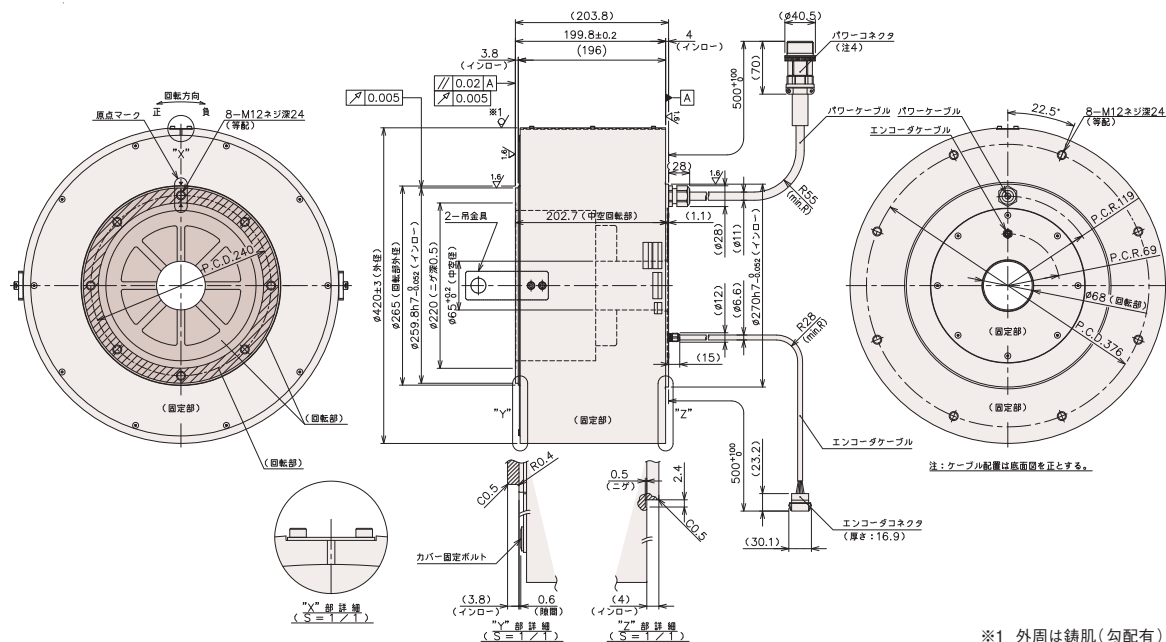
DISC
Servo Motor **DD-s**
series
高剛性・高精度タイプ



◎ DD400-200-LSP5H-S288

DD40-622L02CNNS288-PH

DISC
Servo Motor **DD-s**
series
高剛性・高精度タイプ



※1 外周は錆肌(勾配有)です。

その他製品のカスタム対応について

リニアサーボモータ

推力、速度のアップ
水冷却方式、空冷却方式対応
円弧型リニアステージ(サーボコンパスステージ)の構築



リニアステージ

セミカスタムメイドステージ

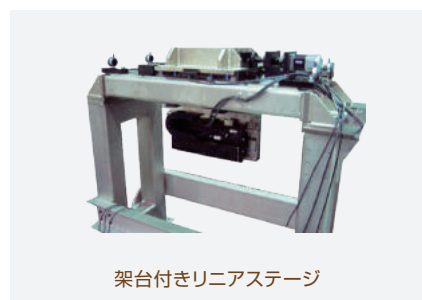
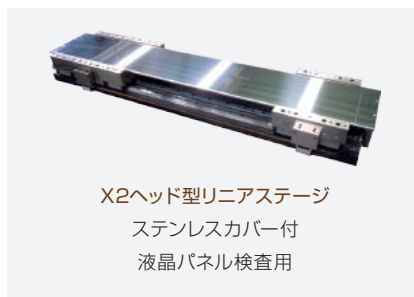
①下記の項目の変更を承ります。

ストローク/リニアモータ/リニアスケール/標準対応外 θ 軸/リニアガイド/原点位置/
テーブル、ベース取付穴/表面処理/材料/トップテーブルサイズ/ケーブルペア

②機械精度/動的精度の更なるアップ

カスタムメイドステージ

マルチヘッドステージ、ロングストロークステージ、架台付きステージなど特殊仕様ステージに対応します。



※当社WEBサイトから、カスタムメイドリニアステージ実例集のダウンロードが可能です。
<https://www.nikkidenso.co.jp/product/custom/>

サーボドライバ

セミカスタムメイドサーボドライバ

サーボドライバのソフト・ハードの一部変更による機能・性能アップ等を承ります。

カスタムメイドサーボドライバ

特殊モータ対応の専用サーボドライバの他、DC電源駆動サーボドライバの開発等も承ります。

※カスタム製品の対応の可否につきましては、お問い合わせください。



相談 解決



CKD日機電装株式会社

本社 〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24 TEL.044 (855) 4311〈代表〉 FAX.044 (856) 4831

Website <https://www.nikkidenso.co.jp>

無断転載を禁ずる

営業所ご案内

◎東日本営業所	〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24	TEL.044 (853) 2832〈代表〉	FAX.044 (856) 4515
◎佐倉出張所	〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2	TEL.043 (498) 3411〈代表〉	FAX.043 (498) 3630
◎中部日本営業所	〒452-0834 愛知県名古屋市中区木曽町4	TEL.052 (501) 3211〈代表〉	FAX.052 (501) 3212
◎西日本営業所	〒564-0044 大阪府吹田市南金田1-14-30江坂山崎ビル6F	TEL.06 (6337) 2061〈代表〉	FAX.06 (6337) 2064
◎海外営業部	〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2	TEL.043 (498) 2315〈代表〉	FAX.043 (498) 4654

サービス拠点ご案内

◎CE(サービス)センター	〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2	TEL.043 (498) 2411〈代表〉	FAX.043 (498) 4484
◎東日本サービス	〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24	TEL.044 (853) 1650〈代表〉	FAX.044 (854) 7728
◎中部日本サービス	〒452-0834 愛知県名古屋市中区木曽町4	TEL.052 (501) 3211〈代表〉	FAX.052 (501) 3213
◎西日本サービス	〒564-0044 大阪府吹田市南金田1-14-30江坂山崎ビル6F	TEL.06 (6337) 2061〈代表〉	FAX.06 (6337) 2064

事業所ご案内

◎佐倉事業所	〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2	TEL.043 (498) 2311〈代表〉	FAX.043 (498) 2224
--------	-------------------------	------------------------	--------------------

韓国独占販売店

◎NIKKI DENSO INTERNATIONAL KOREA CO., LTD.

D311,CENTROAD,323 INCHEON TOWER-DAERO, YEONSU-GU, INCHEON KOREA, 22007 TEL: +82-32-831-2133,2155 FAX: +82-32-831-2166

●rDISC、rリニア、サーボコンパス、rENGINE はCKD日機電装株式会社の登録商標です。●SSCNETⅢ/H、SSCNETⅢ、CC-Linkは三菱電機株式会社の登録商標です。●EtherCAT®は、ドイツBeckhoff Automation GmbHによりライセンスされた特許取得済み技術であり登録商標です。●MECHATROLINKはMECHATROLINK協会の登録商標です。●本製品や提供しようとする技術の用途および需要者が、大量破壊兵器等の開発等や通常兵器の開発等に使用されるおそれがある場合は、「外国為替及び外国貿易法」の定める輸出規制の対象となる場合がありますので、輸出される際には十分な審査および必要な輸出手続きをお取りください。●このカタログの記載内容は2023年11月現在のもので、製品改良のため、予告なしに定格、仕様、寸法などの一部を変更する場合があります。予めご了承ください。●カタログ制作には、最善且つ慎重を期しておりますが、誤字、脱字などにより生じた損害については、責任を負いかねますので、予めご了承ください。



JQA-QMA15765
JQA-EM7671

資料No. N083C202311