

# クールマッスルサーボシステム

マッスル(株)

132022

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

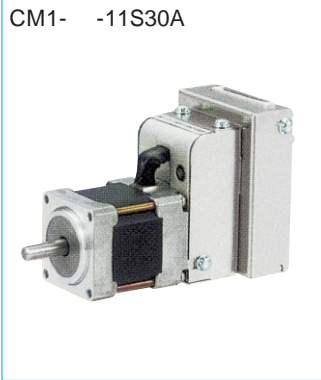
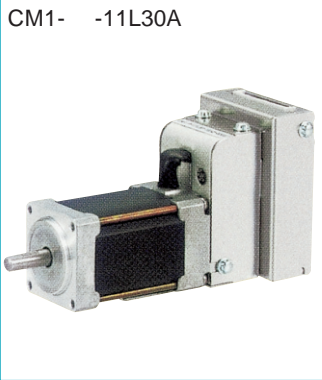
軸受・素材・機械

動力伝達・伝動

搬送・運搬

ポンプ・送風機粉体

工場設備・環境



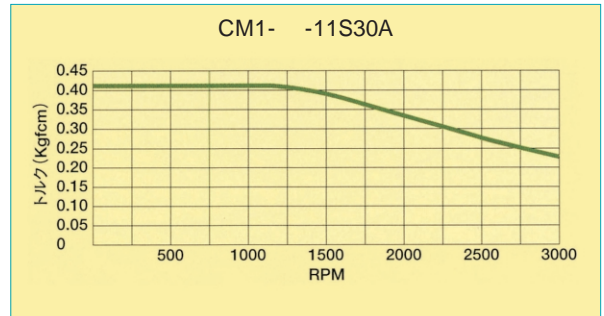
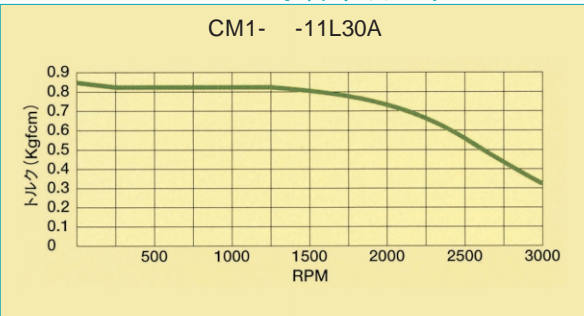
## CM1- -11 30Aシリーズ

28角のモータにドライバ、コントローラ、エンコーダを組み込んだコンパクトな一体型サーボシステムです。パルス、コンピュータ、アナログ等多彩なインターフェースに対応しています。

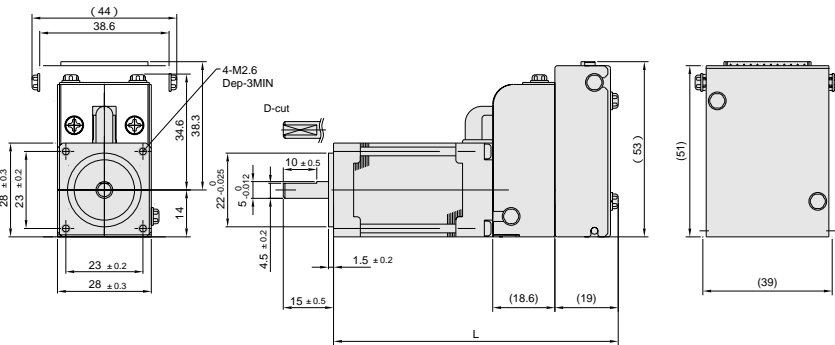
- CM1- -11 30A型番構成例  
CM1 - \_ - 11 L 30A

呼び型番	CM1シリーズ
インターフェースタイプ	P:パルス C:コンピュータ V:アナログ
サイズ	11 : 28
長さ	L:ロング(Long) S:ショート(Short)
最高速度	30 : 3000rpm

### CM1- -11 30Aトルクカーブ



### CM1- -11 30A寸法図



単位 : mm

モデル	L
CM1- -11L30A	85 ± 1
CM1- -11S30A	71 ± 1

### CM1- -11 30Aシリーズ仕様および価格

項目		単位	CM1- -11L30A	CM1- -11S30A
価格	パルスタイプ	P	39,330	39,330
	コンピュータタイプ	C	43,330	43,330
	アナログタイプ	V	39,330	39,330
モータ出力	W		18W	9W
最高回転数	rpm		3000rpm	3000rpm
定格連続トルク	kgfcm (Nm)		0.5( 0.055 )	0.2( 0.027 )
ピークトルク	kgfcm (Nm)		0.8( 0.078 )	0.4( 0.039 )
許容負荷イナーシャ	g・cm <sup>2</sup>		180	80
			18	8
モータイナーシャ	g・cm <sup>2</sup>		負荷イナーシャの大きさによりサーボゲインの調整が必要。 上記範囲内ではパラメータにより調整。上記範囲外の場合は別途お問い合わせ下さい。 インクリメンタル型磁気エンコーダ(50000パルス/回転) クローズドループベクトル制御方式	
使用エンコーダ			DC24V ± 10%	
制御方式				
入力電源電圧	V		DC24V ± 10%	
入力電源電流(連続トルク出力/最高トルク出力時)	A		1.2A / 1.5A	0.8A / 1.0A
パルス指令分解能(パルス/回転)	p/rev		200.400.500.1000( default )2000.2500.5000.10000.25000.50000.パラメータにより選択	
使用温度/保存温度			0 ~ +40 / -20 ~ +60	
使用湿度			90%RH以下	
重量	g		約300	約240

注) 減速機付を御引合の場合は③-70頁をご参照願います。

