DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

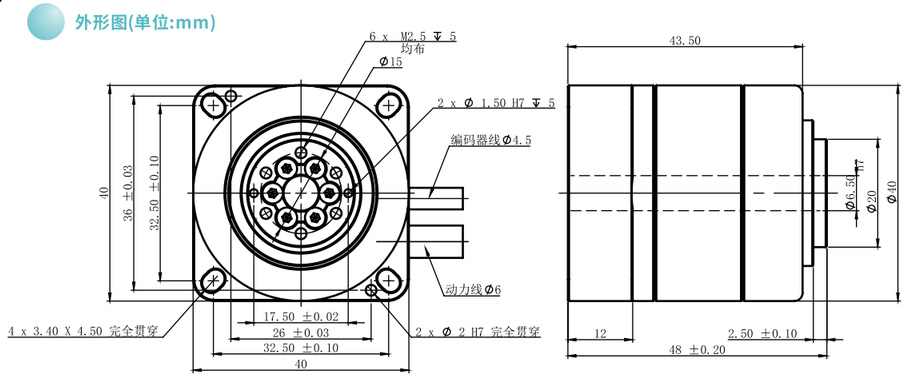
[QR40-048]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V 绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为48V Dc电源。
注: 使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR040-048
瞬时最大输出扭矩		N·m	0.8
连续最大扭矩		N·m	0.25
最大转速		rps	5
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	1.85
线电感		mH	1.06
力矩常数		Nm/Arms	0.1
反电势常数		Vp/(krpm)	11
连续电流		Arms	2.5
峰值电流		Arms	8
极对数		P	5
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	337920
	绝对精度	arc-sec	±40
	重复定位精度	arc-sec	±5
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	0.03
额定功率		KVA	0.01
转子惯量		$kgcm^2$	0.04
允许负载	轴向负荷 正	N	600
	轴向负荷 逆	N	100
	径向负荷	N·m	6
负载安装面机械精度		um	8 or less
重量		kg	0.4

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

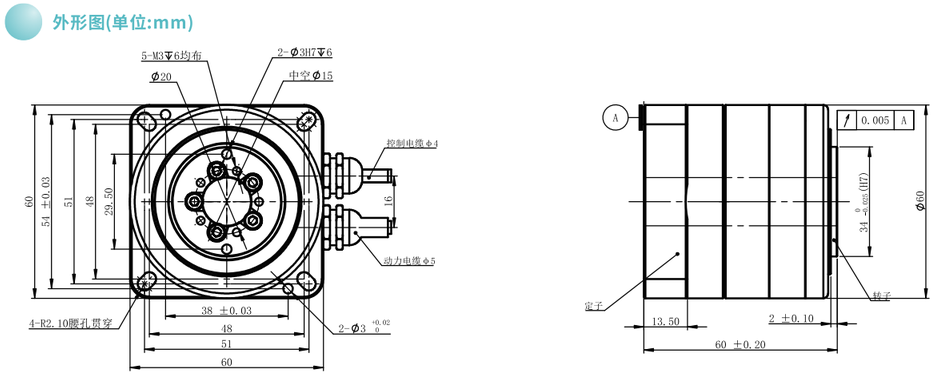
[QR60-060]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR060-060
瞬时最大输出扭矩		N·m	1.8
连续最大扭矩		N·m	0.5
最大转速		rps	10
额定转速		rps	4
线电阻		Ohm	4.1
线电感		mH	3.2
力矩常数		Nm/Arms	0.24
反电势常数		Vp/(krpm)	19.2
连续电流		Arms	2.5
峰值电流		Arms	9
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	456704
	绝对精度	arc-sec	±40
	重复定位精度	arc-sec	±4
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	0.09
额定功率		KVA	0.015
转子惯量		$kgcm^2$	0.55
允许负载	轴向负荷 正	N	700
	轴向负荷 逆	N	400
	径向负荷	N·m	10
负载安装面机械精度		um	2or less
重量		kg	0.80

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

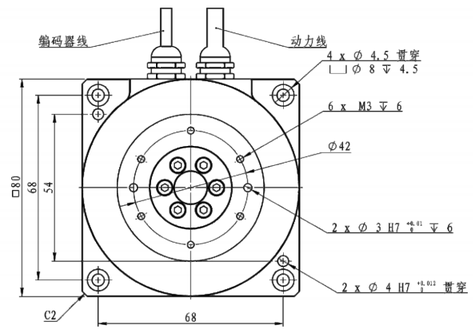
[QR80-050]

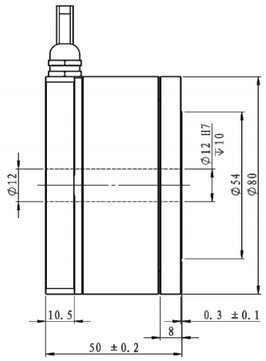
电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V 绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR080-050
瞬时最大输出扭矩		N·m	2.5
连续最大扭矩		N·m	0.8
最大转速		rps	8
额定转速		rps	5
线电阻		Ohm	4.7
线电感		mH	2.8
力矩常数		Nm/Arms	0.47
反电势常数		Vp/(krpm)	25
连续电流		Arms	1.5
峰值电流		Arms	5
极对数		P	11
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	456704
	绝对精度	arc-sec	±32
	重复定位精度	arc-sec	±2.5
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	0.12
额定功率		KVA	0.025
转子惯量		$kgcm^2$	3.07
允许负载	轴向负荷 正	N	700
	轴向负荷 逆	N	400
	径向负荷	N·m	10
负载安装面机械精度		um	8 or less
重量		kg	1.7

外形图(单位:mm)





DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

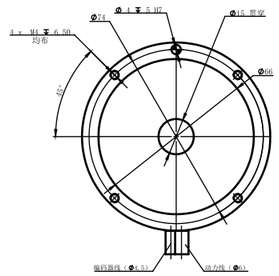
[QR80-067]

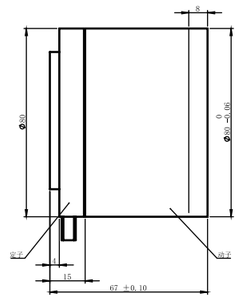
电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。

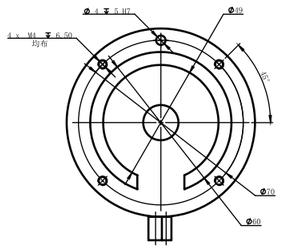


规格名称			QR080-067
瞬时最大输出扭矩		N·m	3.5
连续最大扭矩		N·m	1
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	3.8
线电感		mH	4
力矩常数		Nm/Arms	0.6
反电势常数		Vp/(krpm)	51
连续电流		Arms	1.5
峰值电流		Arms	5
极对数		P	11
精度要求	编码器分辨率	sin-cos/rev	8192
	绝对精度	arc-sec	±32
	重复定位精度	arc-sec	±1.5
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	0.2
额定功率		KVA	0.07
转子惯量		$kgcm^2$	6.35
允许负载	轴向负荷 正	N	800
	轴向负荷 逆	N	600
	径向负荷	N·m	10
负载安装面机械精度		um	15,5 or less
重量		kg	2.3

外形图(单位:mm)







DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

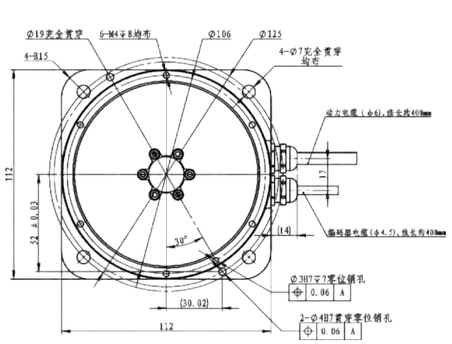
[QR112-065]

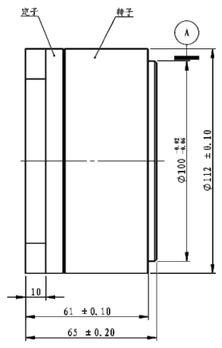
电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V 绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR112-065
瞬时最大输出扭矩		N·m	8
连续最大扭矩		N·m	4
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	4.7
线电感		mH	5.7
力矩常数		Nm/Arms	2
反电势常数		Vp/(krpm)	171
连续电流		Arms	2
峰值电流		Arms	5
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1048576
	绝对精度		arc-sec	±26
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.3
额定功率			KVA	0.1
转子惯量			kgcm²	26
允许负载	轴向负荷	正	N	1000
		逆	N	600
	径向负荷		N·m	30
负载安装面机械精度			um	15 or less
重量			kg	2.8

外形图(单位:mm)

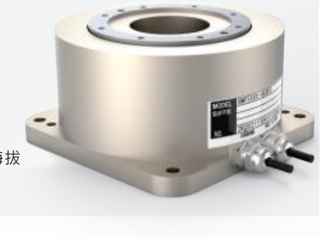




DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

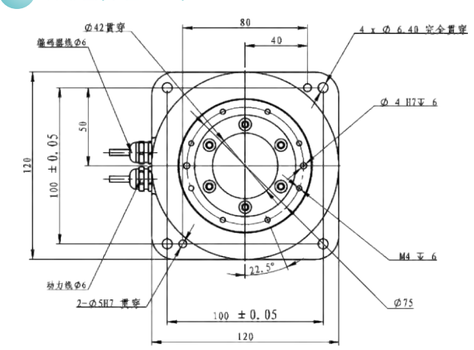
[QR120-064]

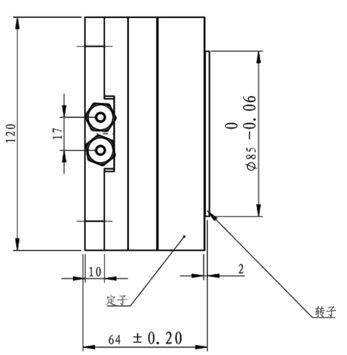
电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR120-064
瞬时最大输出扭矩		N·m	8
连续最大扭矩		N·m	2.5
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	2.9
线电感		mH	3.1
力矩常数		Nm/Arms	1.2
反电势常数		Vp/(krpm)	290
连续电流		Arms	1.5
峰值电流		Arms	4
极对数		P	11
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1048576
	绝对精度		arc-sec	±40
	重复定位精度		arc-sec	±2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.35
额定功率			KVA	0.1
转子惯量			kgcm²	100
允许负载	轴向负荷	正	N	2200
		逆	N	1200
	径向负荷		N·m	60
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	3.9

外形图(单位:mm)





DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

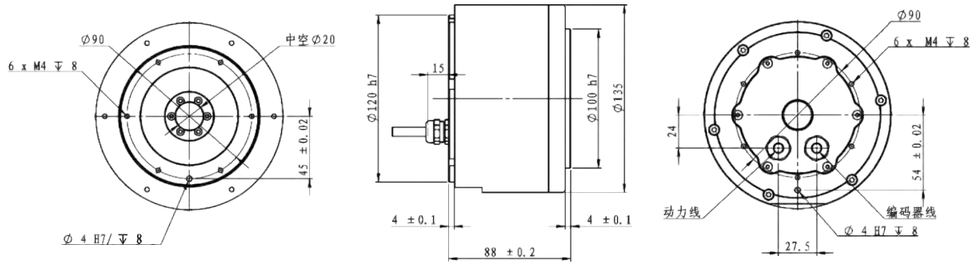
[QR135-088]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V 绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR135-088
瞬时最大输出扭矩			N·m	16
连续最大扭矩			N·m	5
最大转速			rps	4
额定转速			rps	2
线电阻			Ohm	8.5
线电感			mH	20.3
力矩常数			Nm/Arms	3.7
反电势常数			Vp/(krpm)	342
连续电流			Arms	1.5
峰值电流			Arms	5
极对数			P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1048576
	绝对精度		arc-sec	±26
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.5
额定功率			KVA	0.2
转子惯量			$kgcm^2$	57
允许负载	轴向负荷	正	N	1000
		逆	N	600
	径向负荷		N·m	30
负载安装面机械精度			um	5 or less
重量			kg	5.8

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

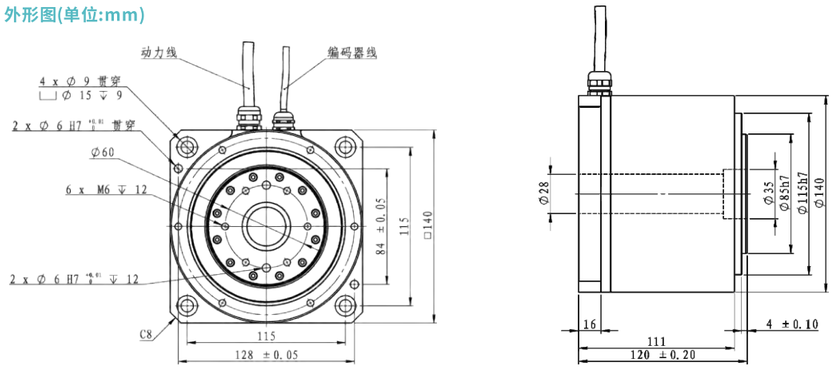
[QR140-120]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他 构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR140-120
瞬时最大输出扭矩			N·m	35
连续最大扭矩			N·m	14
最大转速			rps	10
额定转速			rps	5
线电阻			Ohm	3.3
线电感			mH	6
力矩常数			Nm/Arms	1.5
反电势常数			Vp/(krpm)	53
连续电流			Arms	2
峰值电流			Arms	5
极对数			P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	21bit
	绝对精度		arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.9
额定功率			KVA	0.3
转子惯量			$kgcm^2$	35
允许负载	轴向负荷	正	N	1320
		逆	N	600
	径向负荷		N·m	80
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	8

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

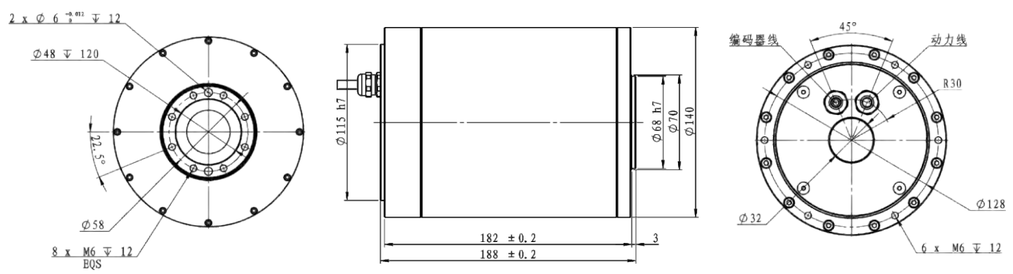
[QR140-188]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR140-188
瞬时最大输出扭矩			N·m	100
连续最大扭矩			N·m	36
最大转速			rps	10
额定转速			rps	5.5
线电阻			Ohm	1.28
线电感			mH	12.6
力矩常数			Nm/Arms	4
反电势常数			Vp/(krpm)	330
连续电流			Arms	9
峰值电流			Arms	25
极对数			P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1048576
	绝对精度		arc-sec	±26
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	1.8
额定功率			KVA	0.6
转子惯量			kgcm²	35
允许负载	轴向负荷	正	N	3000
		逆	N	1500
	径向负荷		N·m	50
负载安装面机械精度			um	8 or less
重量			kg	13

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

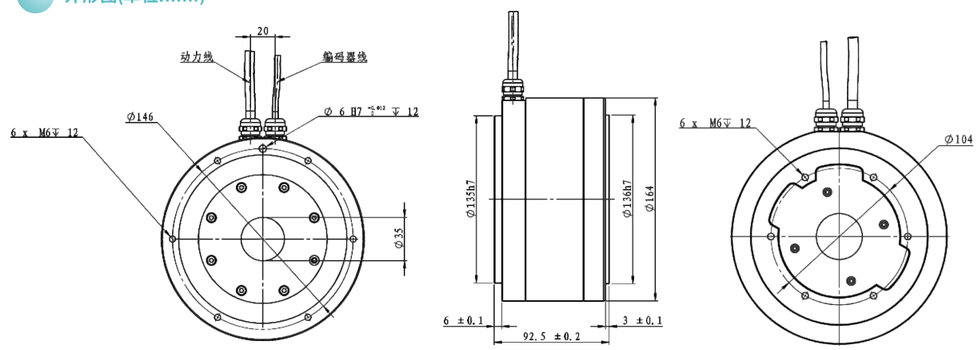
[QR164-093]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR164-093
瞬时最大输出扭矩			N·m	40
连续最大扭矩			N·m	20
最大转速			rps	10
额定转速			rps	5
线电阻			Ohm	4.2
线电感			mH	10.6
力矩常数			Nm/Arms	5
反电势常数			Vp/(krpm)	425
连续电流			Arms	4
峰值电流			Arms	10
极对数			P	8
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1048576
	绝对精度		arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	1
额定功率			KVA	0.3
转子惯量			kgcm²	112.6
允许负载	轴向负荷	正	N	1320
		逆	N	600
	径向负荷		N·m	80
负载安装面机械精度			um	2 or less
重量			kg	9

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

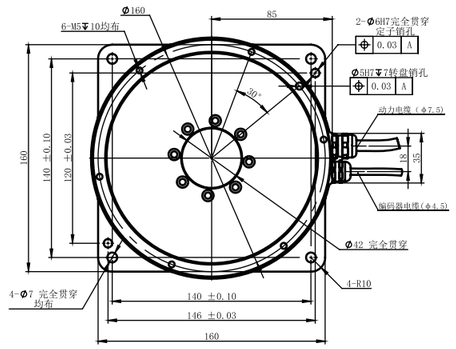
[QR170-050]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR170-050
瞬时最大输出扭矩		N·m	10
连续最大扭矩		N·m	4
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	9.2
线电感		mH	24
力矩常数		Nm/Arms	3.4
反电势常数		Vp/(krpm)	290
连续电流		Arms	1.5
峰值电流		Arms	4
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1536000
	绝对精度		arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.35
额定功率			KVA	0.1
转子惯量			kgcm²	100
允许负载	轴向负荷	正	N	2200
		逆	N	1200
	径向负荷		N·m	60
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	6.2

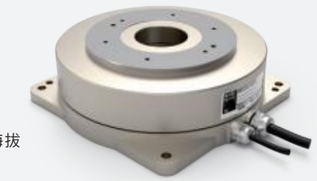
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

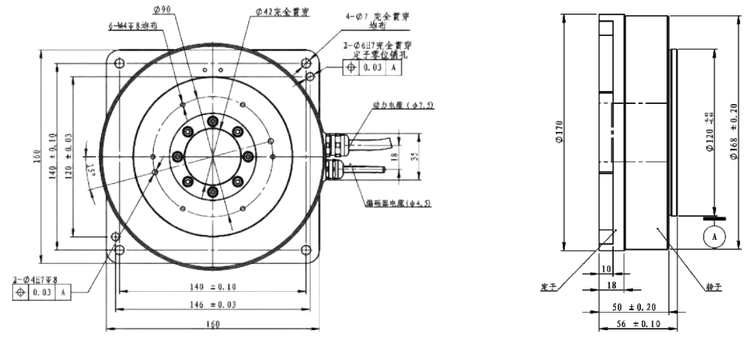
[QR170-056]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR170-056
瞬时最大输出扭矩		N·m	10
连续最大扭矩		N·m	4
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	9.2
线电感		mH	24
力矩常数		Nm/Arms	3.4
反电势常数		Vp/(krpm)	290
连续电流		Arms	1.5
峰值电流		Arms	4
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1536000
	绝对精度		arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	0.35
额定功率			KVA	0.1
转子惯量			kgcm²	90
允许负载	轴向负荷	正	N	2200
		逆	N	1200
	径向负荷		N·m	60
负载安装面机械精度			um	5 or less
重量			kg	6

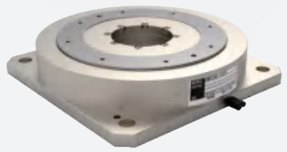
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

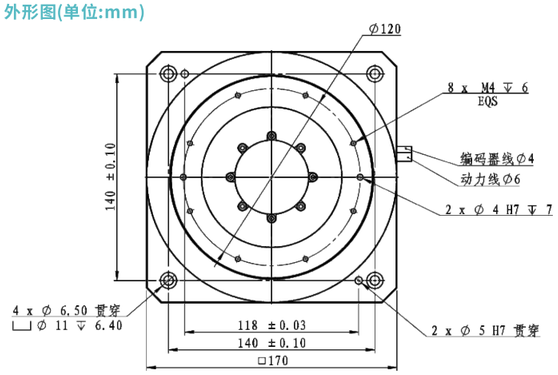
[QR170-037]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR170-037
瞬时最大输出扭矩		N·m	13
连续最大扭矩		N·m	4.4
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	8.2
线电感		mH	20
力矩常数		Nm/Arms	2.2
反电势常数		Vp/(krpm)	180
连续电流		Arms	2
峰值电流		Arms	6
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	1048576
	绝对精度	arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1.2
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	0.4
额定功率		KVA	0.12
转子惯量		kgcm²	40
允许负载	轴向负荷 正	N	1320
	轴向负荷 逆	N	600
	径向负荷	N·m	10
负载安装面机械精度		um	8 or less
重量		kg	3.5

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

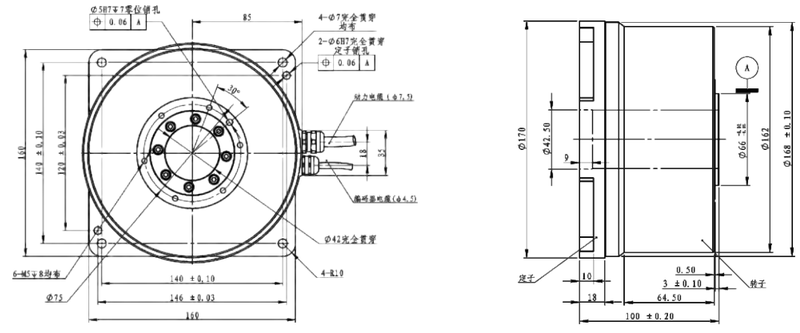
[QR170-100]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR170-100
瞬时最大输出扭矩		N·m	45
连续最大扭矩		N·m	17
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	6.2
线电感		mH	18
力矩常数		Nm/Arms	6.7
反电势常数		Vp/(krpm)	572
连续电流		Arms	2.8
峰值电流		Arms	8
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	1536000
	绝对精度	arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1.2
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	1
额定功率		KVA	0.3
转子惯量		kgcm²	179
允许负载	轴向负荷 正	N	4200
	轴向负荷 逆	N	2200
	径向负荷	N·m	100
负载安装面机械精度		um	15,8 or less
重量		kg	11.6

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

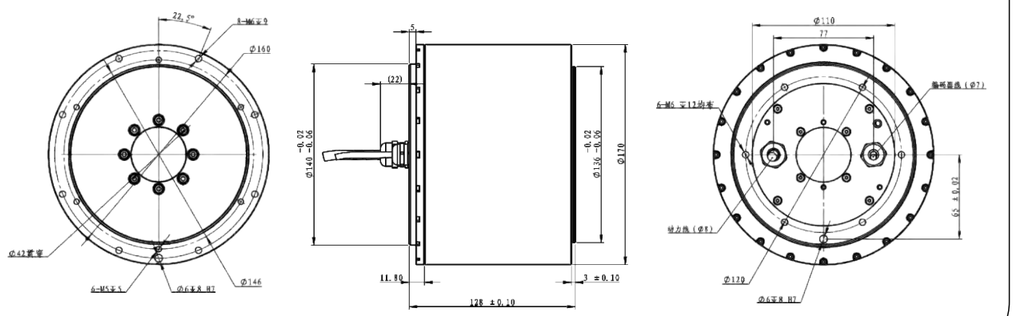
[QR170-128]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR170-128
瞬时最大输出扭矩		N·m	60
连续最大扭矩		N·m	25
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	6.2
线电感		mH	18
力矩常数		Nm/Arms	6.7
反电势常数		Vp/(krpm)	569
连续电流		Arms	4
峰值电流		Arms	9
极对数		P	10
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	1536000
	绝对精度	arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1.2
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	1
额定功率		KVA	0.6
转子惯量		$kgcm^2$	260
允许负载	轴向负荷 正	N	40000
	轴向负荷 逆	N	16000
	径向负荷	N·m	100
负载安装面机械精度		um	15,5 or less
重量		kg	13.2

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

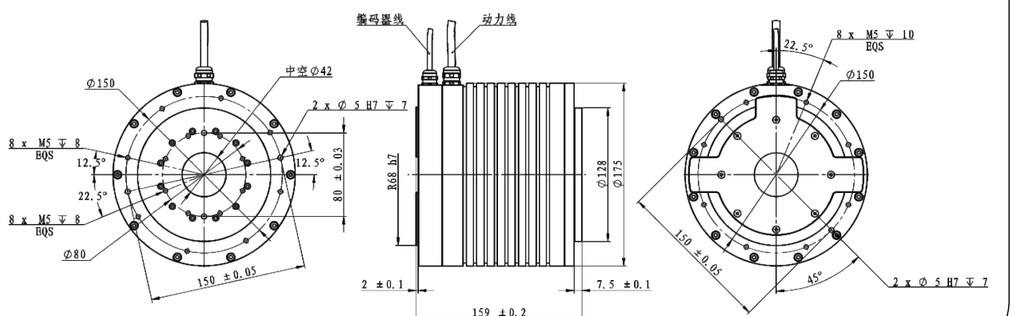
[QR175-159]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR175-159
瞬时最大输出扭矩		N·m	110
连续最大扭矩		N·m	35
最大转速		rps	10
额定转速		rps	8.5
线电阻		Ohm	4
线电感		mH	11.6
力矩常数		Nm/Arms	5.4
反电势常数		Vp/(krpm)	326.5
连续电流		Arms	6.5
峰值电流		Arms	20.5
极对数		P	8
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2097152
	绝对精度	arc-sec	±26
	重复定位精度	arc-sec	±1.2
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	2
额定功率		KVA	1.2
转子惯量		$kgcm^2$	90.5
允许负载	轴向负荷 正	N	3000
	轴向负荷 逆	N	800
	径向负荷	N·m	80
负载安装面机械精度		um	8 or less
重量		kg	18

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

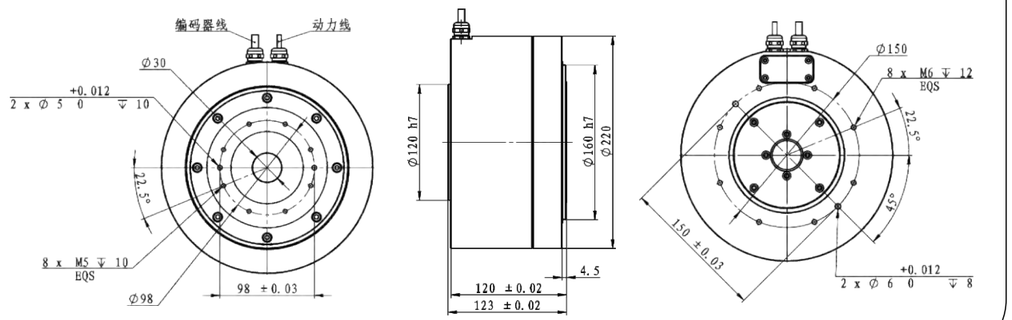
[QR220-123]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR220-123
瞬时最大输出扭矩			N·m	135
连续最大扭矩			N·m	45
最大转速			rps	11
额定转速			rps	8
线电阻			Ohm	1.9
线电感			mH	7.2
力矩常数			Nm/Arms	7
反电势常数			Vp/(krpm)	577.5
连续电流			Arms	8
峰值电流			Arms	25
极对数			P	22
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1536000
	绝对精度		arc-sec	±26
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	2
额定功率			KVA	0.8
转子惯量			$kgcm^2$	299.2
允许负载	轴向负荷	正	N	4000
		逆	N	1000
	径向负荷		N·m	100
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	19.7

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

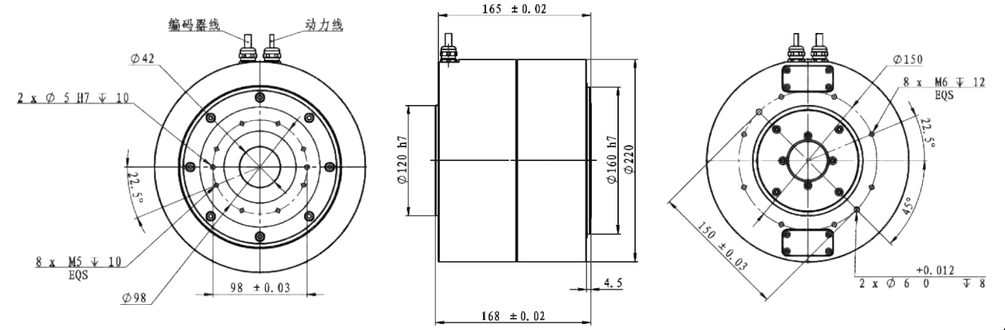
[QR220-168]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR220-168
瞬时最大输出扭矩			N·m	280
连续最大扭矩			N·m	90
最大转速			rps	6.5
额定转速			rps	2
线电阻			Ohm	3
线电感			mH	11.5
力矩常数			Nm/Arms	11.8
反电势常数			Vp/(krpm)	971
连续电流			Arms	8
峰值电流			Arms	25
极对数			P	22
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	1536000
	绝对精度		arc-sec	±26
	重复定位精度		arc-sec	±1.2
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	3
额定功率			KVA	1.2
转子惯量			$kgcm^2$	541
允许负载	轴向负荷	正	N	4000
		逆	N	1000
	径向负荷		N·m	100
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	27.2

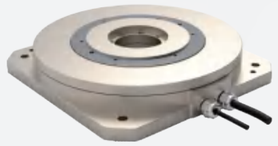
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

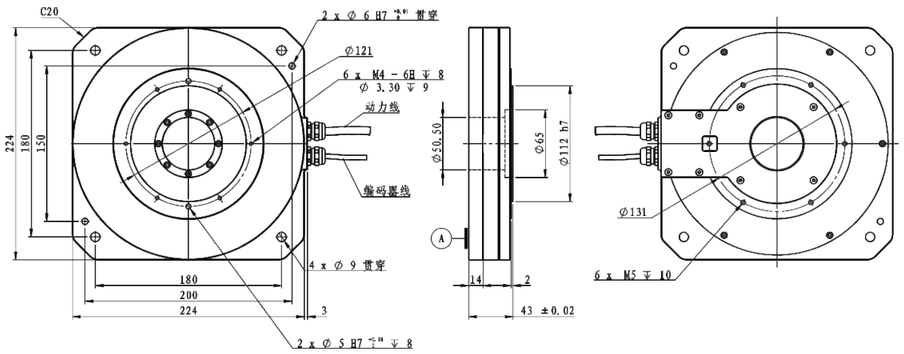
[QR224-043]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR224-043
瞬时最大输出扭矩		N·m	30
连续最大扭矩		N·m	20
最大转速		rps	4
额定转速		rps	2
线电阻		Ohm	13.8
线电感		mH	51.2
力矩常数		Nm/Arms	6
反电势常数		Vp/(krpm)	384
连续电流		Arms	3.5
峰值电流		Arms	6
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	1048576
	绝对精度	arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	1.4
额定功率		KVA	0.9
转子惯量		$kgcm^2$	80
允许负载	轴向负荷 正	N	33000
	轴向负荷 逆	N	16000
	径向负荷	N·m	120
负载安装面机械精度		um	3 or less
重量		kg	11.5

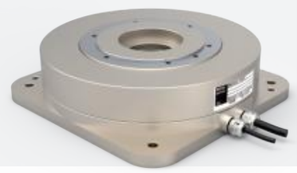
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

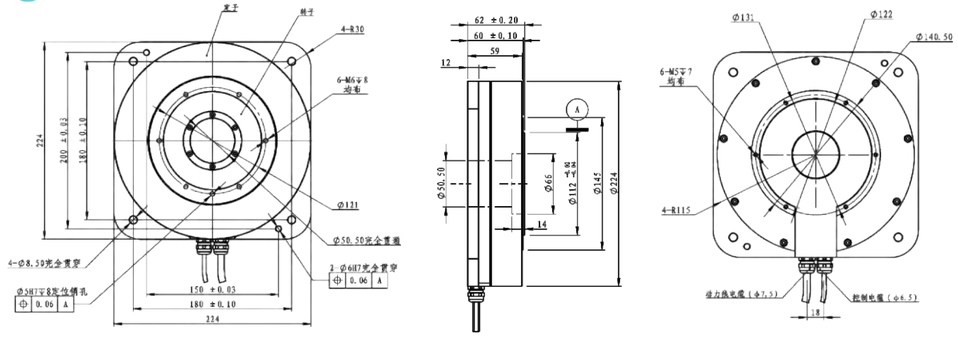
[QR224-062]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR224-062
瞬时最大输出扭矩		N·m	50
连续最大扭矩		N·m	35
最大转速		rps	3
额定转速		rps	1.5
线电阻		Ohm	20
线电感		mH	85
力矩常数		Nm/Arms	11.5
反电势常数		Vp/(krpm)	1026
连续电流		Arms	3
峰值电流		Arms	6
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	1536000
	绝对精度	arc-sec	±26/±10(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	2
额定功率		KVA	1.2
转子惯量		$kgcm^2$	120
允许负载	轴向负荷 正	N	33000
	轴向负荷 逆	N	16000
	径向负荷	N·m	120
负载安装面机械精度		um	3 or less
重量		kg	13.4

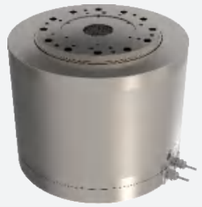
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

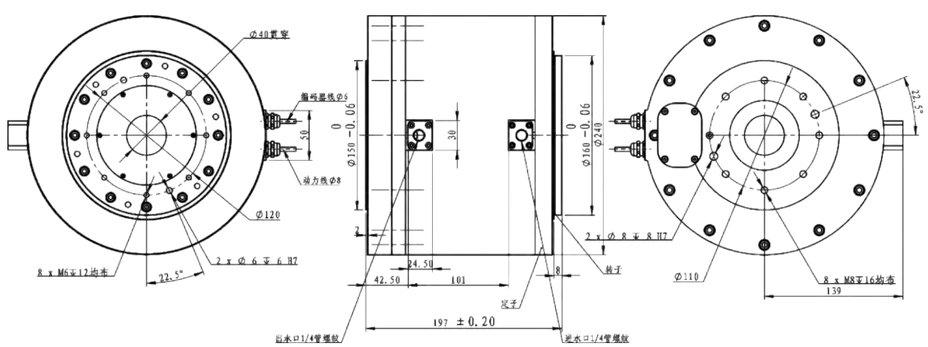
[QR240-197]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为380VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR240-197
瞬时最大输出扭矩		N·m	600
连续最大扭矩		N·m	200
最大转速		rps	11
额定转速		rps	9
线电阻		Ohm	1.3
线电感		mH	4.5
力矩常数		Nm/Arms	8.8
反电势常数		Vp/(krpm)	752
连续电流		Arms	22
峰值电流		Arms	70
极对数		P	22
精度要求	编码器分辨率	sin-cos/rev	12000
	绝对精度	arc-sec	±30
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	30
额定功率		KVA	9
转子惯量		$kgcm^2$	737
允许负载	轴向负荷	正	N	20000
		逆	N	12000
	径向负荷		N·m	300
负载安装面机械精度			um	8 or less
重量			kg	45

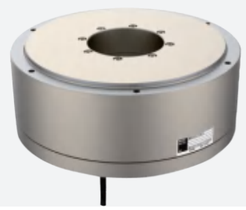
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

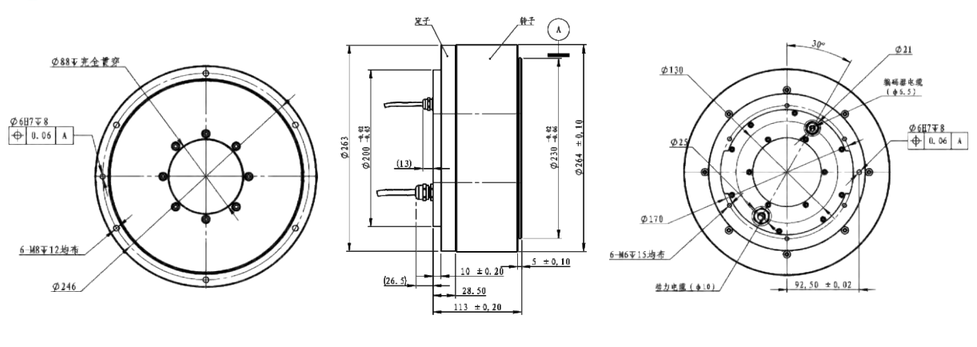
[QR264-113(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR264-113(2)
瞬时最大输出扭矩		N·m	120
连续最大扭矩		N·m	65
最大转速		rps	2.5
额定转速		rps	1.2
线电阻		Ohm	5.8
线电感		mH	22
力矩常数		Nm/Arms	14.8
反电势常数		Vp/(krpm)	1265
连续电流		Arms	4.5
峰值电流		Arms	9
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2592000
	绝对精度	arc-sec	±6
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	2
额定功率		KVA	0.8
转子惯量		$kgcm^2$	1296
允许负载	轴向负荷	正	N	50000
		逆	N	20000
	径向负荷		N·m	400
负载安装面机械精度			um	8 or less
重量			kg	31

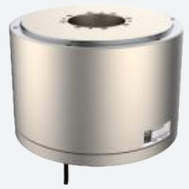
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

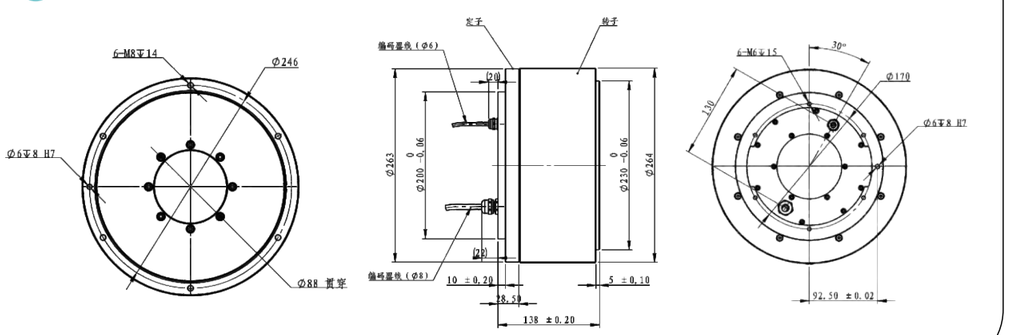
[QR264-138(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10°C～50°C,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR264-138(2)
瞬时最大输出扭矩		N·m	250
连续最大扭矩		N·m	100
最大转速		rps	2
额定转速		rps	1.2
线电阻		Ohm	8.5
线电感		mH	27.4
力矩常数		Nm/Arms	24
反电势常数		Vp/(krpm)	2052
连续电流		Arms	4.2
峰值电流		Arms	10.5
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2592000
	绝对精度	arc-sec	±6
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	3
额定功率		KVA	1.2
转子惯量		$kgcm^2$	1440
允许负载	轴向负荷	正	N	50000
		逆	N	20000
	径向负荷		N·m	400
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	39.6

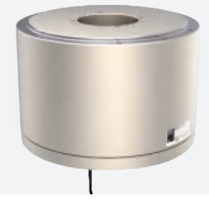
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

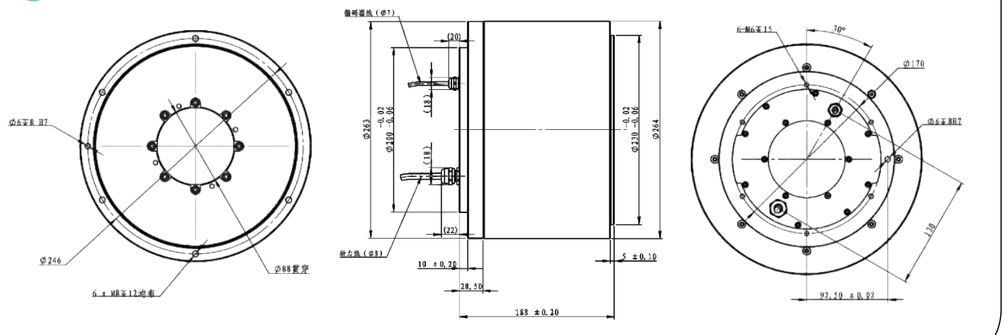
[QR264-188(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10°C～50°C,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR264-188(2)
瞬时最大输出扭矩		N·m	340
连续最大扭矩		N·m	135
最大转速		rps	2.5
额定转速		rps	1.5
线电阻		Ohm	2.8
线电感		mH	10
力矩常数		Nm/Arms	17
反电势常数		Vp/(krpm)	1473
连续电流		Arms	8
峰值电流		Arms	20
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2592000
	绝对精度	arc-sec	±6
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	4
额定功率		KVA	2
转子惯量		$kgcm^2$	1900
允许负载	轴向负荷	正	N	50000
		逆	N	20000
	径向负荷		N·m	400
负载安装面机械精度			um	10 or less
重量			kg	51.5

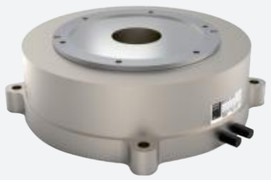
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

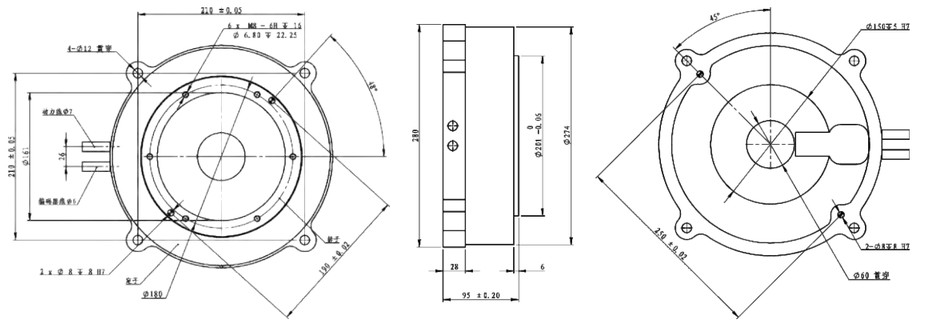
[QR280-095]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR280-095
瞬时最大输出扭矩		N·m	135
连续最大扭矩		N·m	45
最大转速		rps	4
额定转速		rps	3
线电阻		Ohm	5
线电感		mH	24
力矩常数		Nm/Arms	12.4
反电势常数		Vp/(krpm)	1060
连续电流		Arms	4
峰值电流		Arms	12
极对数		P	22
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2592000
	绝对精度	arc-sec	±15/±6(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	3
额定功率		KVA	1
转子惯量		$kgcm^2$	312
允许负载	轴向负荷 正	N	20000
	轴向负荷 逆	N	12000
	径向负荷	N·m	400
负载安装面机械精度		um	15,5 or less
重量		kg	24.2

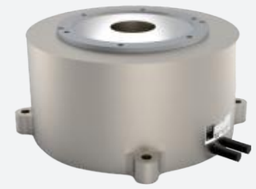
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

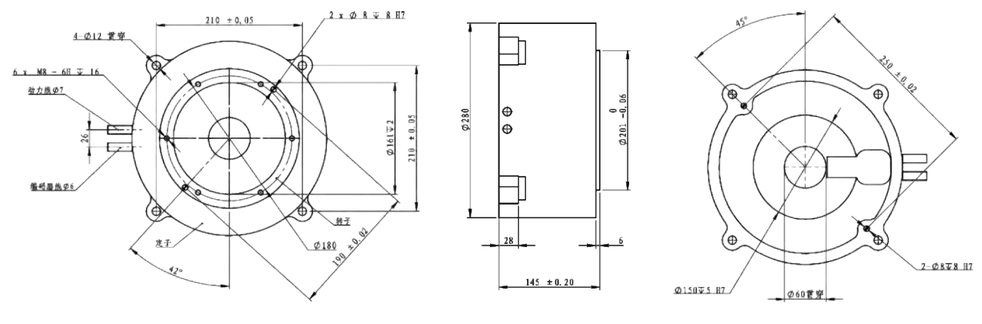
[QR280-145]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR280-145
瞬时最大输出扭矩		N·m	270
连续最大扭矩		N·m	80
最大转速		rps	4
额定转速		rps	3
线电阻		Ohm	3.3
线电感		mH	15.5
力矩常数		Nm/Arms	17
反电势常数		Vp/(krpm)	1453
连续电流		Arms	5
峰值电流		Arms	15
极对数		P	22
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2592000
	绝对精度	arc-sec	±15
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	3
额定功率		KVA	1.5
转子惯量		$kgcm^2$	508
允许负载	轴向负荷 正	N	20000
	轴向负荷 逆	N	12000
	径向负荷	N·m	400
负载安装面机械精度		um	15,5 or less
重量		kg	46

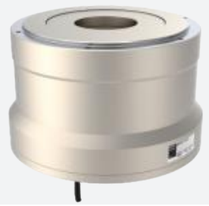
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

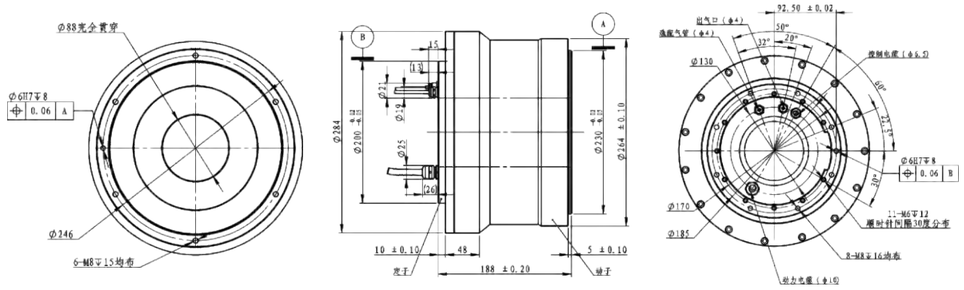
[QR284-188]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:外转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR284-188
瞬时最大输出扭矩		N·m	250
连续最大扭矩		N·m	100
最大转速		rps	2
额定转速		rps	1.2
线电阻		Ohm	8.5
线电感		mH	37.4
力矩常数		Nm/Arms	24
反电势常数		Vp/(krpm)	2052
连续电流		Arms	4.2
峰值电流		Arms	10.5
极对数		P	15
精度要求	编码器分辨率	sin-cos/rev	20250
	绝对精度	arc-sec	±20/±6(高精度款)
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	3
额定功率		KVA	1.2
转子惯量		$kgcm^2$	2700
允许负载	轴向负荷 正	N	50000
	轴向负荷 逆	N	20000
	径向负荷	N·m	600
负载安装面机械精度		um	15 or less
重量		kg	43.3

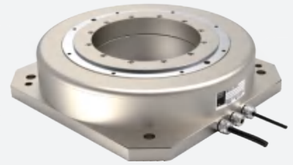
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

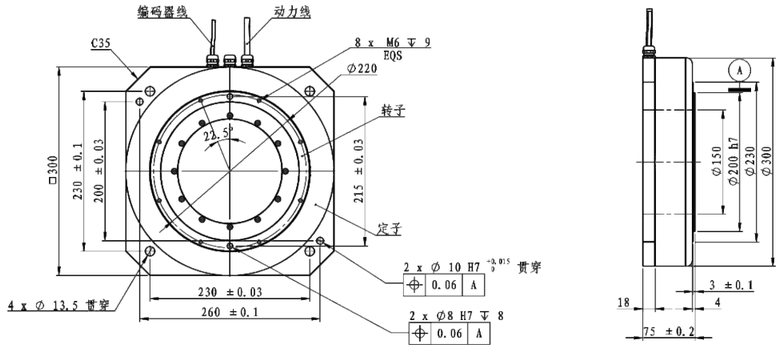
[QR300-075]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR300-075
瞬时最大输出扭矩		N·m	100
连续最大扭矩		N·m	35
最大转速		rps	3
额定转速		rps	1.5
线电阻		Ohm	2.4
线电感		mH	11.4
力矩常数		Nm/Arms	7
反电势常数		Vp/(krpm)	598
连续电流		Arms	5
峰值电流		Arms	15
极对数		P	22
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	4377600
	绝对精度	arc-sec	±26
	重复定位精度	arc-sec	±1.2
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	2
额定功率		KVA	1.2
转子惯量		$kgcm^2$	630
允许负载	轴向负荷 正	N	4000
	轴向负荷 逆	N	2000
	径向负荷	N·m	120
负载安装面机械精度		um	8 or less
重量		kg	24.5

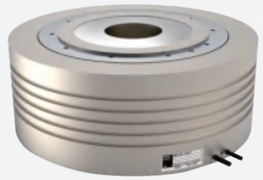
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

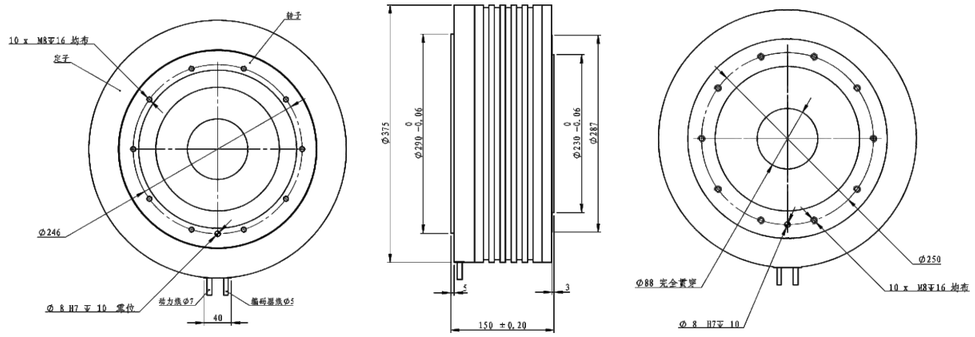
[QR375-150(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR375-150(2)
瞬时最大输出扭矩			N·m	600
连续最大扭矩			N·m	200
最大转速			rps	1.5
额定转速			rps	1
线电阻			Ohm	4.6
线电感			mH	18.9
力矩常数			Nm/Arms	32
反电势常数			Vp/(krpm)	2736
连续电流			Arms	8
峰值电流			Arms	23
极对数			P	33
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	2592000
	绝对精度		arc-sec	±10
	重复定位精度		arc-sec	±1
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	6
额定功率			KVA	2
转子惯量			kgcm²	3900
允许负载	轴向负荷	正	N	50000
		逆	N	20000
	径向负荷		N·m	600
负载安装面机械精度			um	15 or less
重量			kg	75

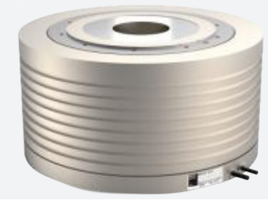
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

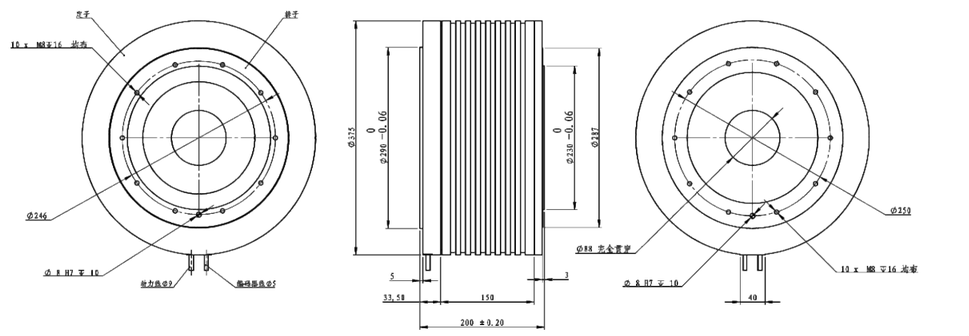
[QR375-200(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为380VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称				QR375-200(2)
瞬时最大输出扭矩			N·m	1000
连续最大扭矩			N·m	360
最大转速			rps	2
额定转速			rps	1
线电阻			Ohm	5.3
线电感			mH	32
力矩常数			Nm/Arms	46.2
反电势常数			Vp/(krpm)	3950
连续电流			Arms	8
峰值电流			Arms	23
极对数			P	33
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	2592000
	绝对精度		arc-sec	±10
	重复定位精度		arc-sec	±1
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	12
额定功率			KVA	3.5
转子惯量			kgcm²	5200
允许负载	轴向负荷	正	N	50000
		逆	N	20000
	径向负荷		N·m	600
负载安装面机械精度			um	15 or less
重量			kg	90

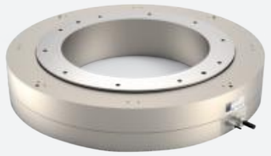
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

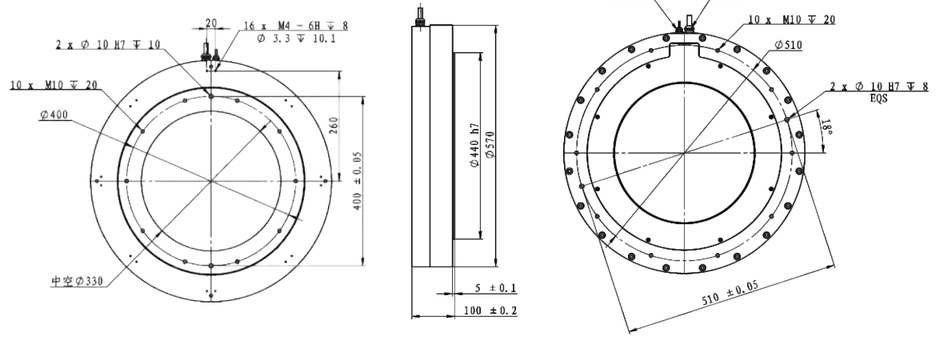
[QR570-100]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为200-230VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR570-100
瞬时最大输出扭矩		N·m	500
连续最大扭矩		N·m	180
最大转速		rps	2
额定转速		rps	1
线电阻		Ohm	3.6
线电感		mH	34
力矩常数		Nm/Arms	34
反电势常数		Vp/(krpm)	2900
连续电流		Arms	6
峰值电流		Arms	18
极对数		P	33
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	2,248,000
	绝对精度	arc-sec	±50
	重复定位精度	arc-sec	±2.5
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	4.5
额定功率		KVA	1.4
转子惯量		$kgcm^2$	12607
允许负载	轴向负荷 正	N	10000
	轴向负荷 逆	N	5000
	径向负荷	N·m	400
负载安装面机械精度		um	15 or less
重量		kg	105

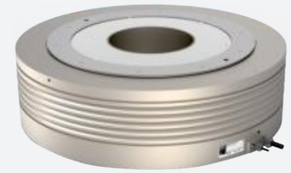
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

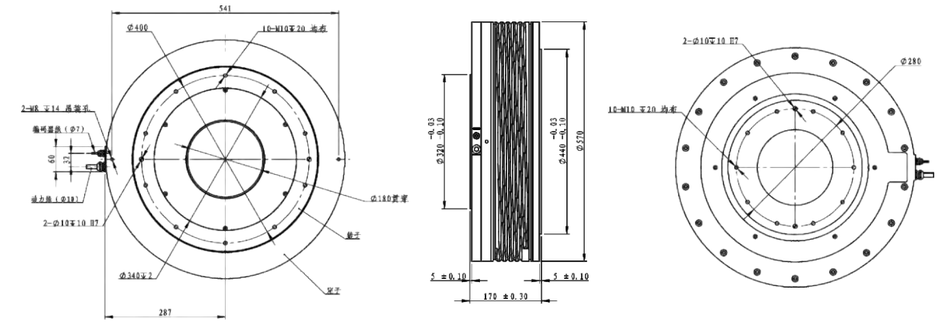
[QR570-170(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
　　负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
　　表中,如无明确说明则表示为380VAC电源。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR570-170(2)
瞬时最大输出扭矩		N·m	2000
连续最大扭矩		N·m	720
满载转速@380V,Tp		rps	0.6
额定转速@380V,Te		rps	1.1
线电阻		Ohm	4.7
线电感		mH	56
力矩常数		Nm/Arms	40.3
反电势常数		Vp/(krpm)	3600
连续电流		Arms	10.5
峰值电流		Arms	30
极对数		P	33
精度要求	编码器分辨率	pulse/rev	4377600
	绝对精度	arc-sec	±10
	重复定位精度	arc-sec	±1
原点脉冲数		pulse/rev	1
最大功率		KVA	20
额定功率		KVA	6
转子惯量		$kgcm^2$	11500
允许负载	轴向负荷 正	N	50000
	轴向负荷 逆	N	20000
	径向负荷	N·m	600
负载安装面机械精度		um	15,5 or less
重量		kg	190

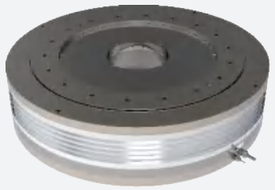
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

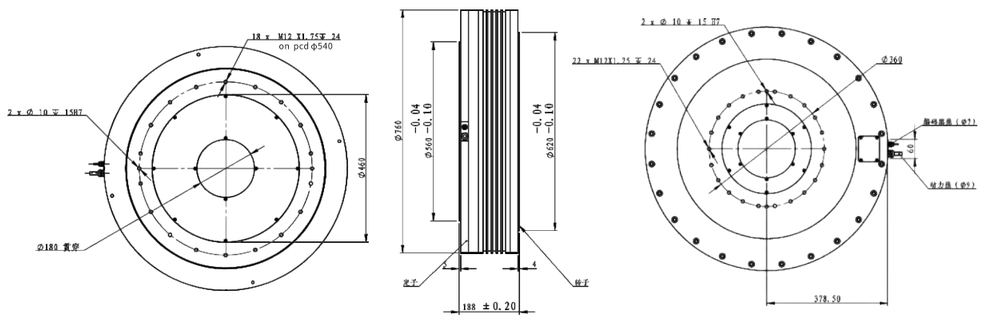
[QR760-188(2)]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
位置分辨率为建议值,根据驱动器设定。
负载安装面机械精度是安装面的轴向偏差和径向偏差。
表中,如无明确说明则表示为380VAC电源。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称			QR760-188(2)
瞬时最大输出扭矩		N·m	5000
连续最大扭矩		N·m	1800
满载转速@380V,Tp		rps	0.67
额定转速@380V,Te		rps	0.91
线电阻		Ohm	1.5
线电感		mH	21
力矩常数		Nm/Arms	92
反电势常数		Vp/(krpm)	7900
连续电流		Arms	22
峰值电流		Arms	55
极对数		P	44
精度要求	编码器分辨率		pulse/rev	4,377,600
	绝对精度		arc-sec	±10
	重复定位精度		arc-sec	±1.5
原点脉冲数			pulse/rev	1
最大功率			KVA	30
额定功率			KVA	9
转子惯量			kgcm²	90988
允许负载	轴向负荷	正	N	65000
		逆	N	23000
	径向负荷		N·m	1000
负载安装面机械精度			um	25,15 or less
重量			kg	392

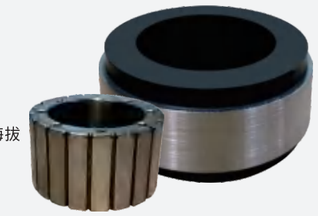
外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

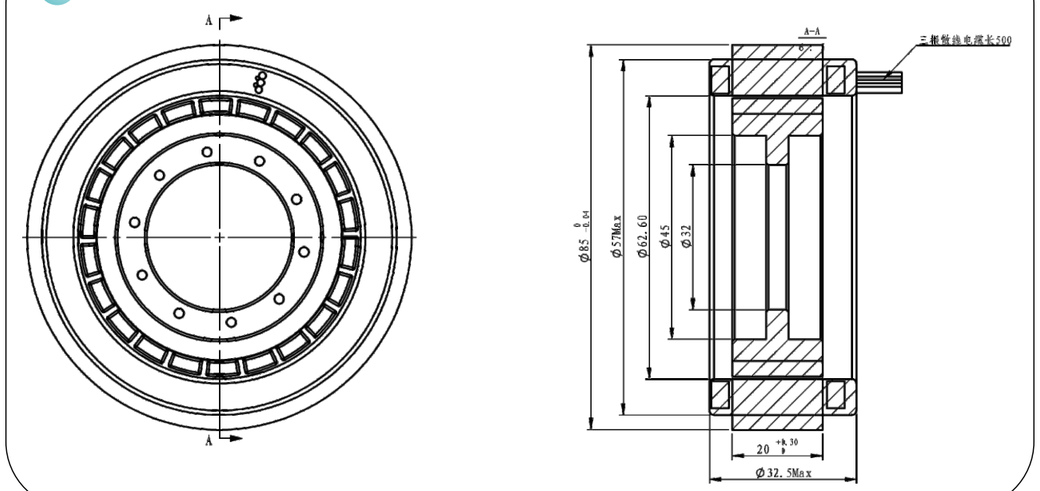
[QR85-033]

电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:无框架内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称		QR85-033
电机参数		
瞬时最大输出扭矩	N·m	4
连续最大扭矩	N·m	1.2
额定转速	rps	12
最大转速	rps	25
连续电流	Arms	2
峰值电流	Arms	6.7
力矩常数	Nm/Arms	0.6
反电势常数	Vrms/(krpm)	52
线电阻	Ohm	3.8
线电感	mH	4.2
极对数	P	11
机械参数		
转子惯量	kgcm²	6
转子重量	kg	0.22
定子重量	kg	0.46
环境要求 温度	℃	40
环境要求 湿度	%	85
环境要求 大气环境	-	无腐蚀性气体、尘埃。海拔1000m以下

外形图(单位:mm)



DDR马达 Direct-drive Rotary Motor 直驱电机 >>>>>>>

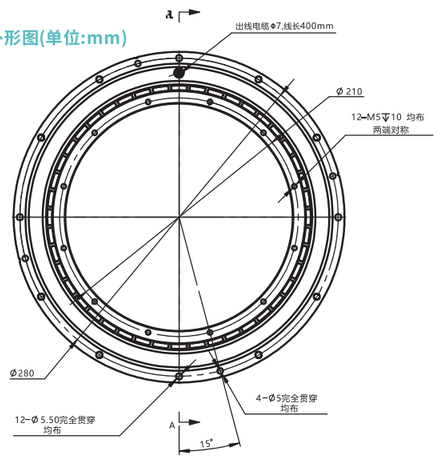
[QR291-090]

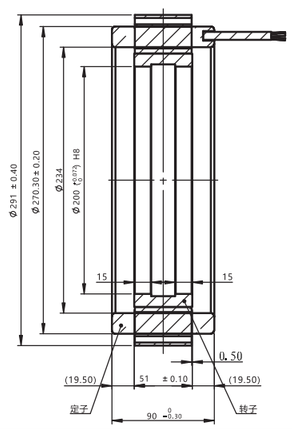
电机卷线部 绝缘等级:F类,绝缘耐压:1分钟1500V,绝缘电阻:10MΩ以上(500VDC)
其他　　构造:无框架内转子型,励磁方式:3相
(注) 标称扭矩为安装在热容量足够大的金属机座上时的数值。
　　注:使用环境温度-10℃～50℃,湿度≤85%;无腐蚀性气体,油雾,尘埃,强电磁污染;海拔1000米以下。



规格名称		QR291-090
电机参数		
瞬时最大输出扭矩	N·m	300
连续最大扭矩	N·m	95
输入最大电压(Vmax Dc Bus)	V	600
瞬时扭矩最大转速	rps	5
额定扭矩最大转速	rps	10
连续电流	Arms	5
峰值电流	Arms	16
力矩常数	Nm/Arms	19
反电势常数	Vm /rad/s	10.9
线电阻	Ohm	6
线电感	mH	28.6
极对数	P	22
机械参数		
外径	mm	291±0.4
内径	mm	200
转子惯量	kgcm²	390
转子重量	kg	3.8
定子重量	kg	8.8
环境要求 温度	℃	40
环境要求 湿度	%	85
环境要求 大气环境	-	无腐蚀性气体、尘埃。海拔1000m以下

外形图(单位:mm)





DDR马达出线示意图

DDR motor outlet diagram

