

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

シャフトタイプ



フランジタイプ



遊星減速機付サーボモータ

CM2GV(F)-Sシリーズ

CM2G型よりも約17%(減速機部)の静音化を実現。さらに静かになりました。

高性能クロスローラベアリングを主軸受けに採用により高い出力トルクを発揮。バックラッシュ0.05(3分)の高精度シリーズ。

潤滑油には高級グリースを採用、密閉充填構造なので交換の必要がありません。(約20000時間)

CM2GVF型は大口径クロスローラベアリングを採用し出力軸フランジタイプをシリーズ化。省スペース化実現により装置設計の自由度が飛躍的に向上。

ドライバ、コントローラ、PLC、電源をすべて内蔵した一体型ACサーボシステムです。

●CM2GV(F)-Sシリーズの型番構成例

CM2GV(F)-C-5 10A-03 B60

呼び型番	CM2GVシリーズ
出力方式	F:フランジ形 なし:出力軸形
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ R:補間タイプ
モータサイズ	5:56角 6:60角
モータの出力(W)	10:100 20:200 40:400
減速比	05:1/5 09:1/9 11:1/11 15:1/15 21:1/21
減速部枠番	B60P C90 D120

遊星減速機付サーボモータCM2GV(F)-Sシリーズ仕様

遊星減速機付 サーボモータ 型番	減速比	モータ 容量 (W)	出力軸 回転数 (rpm)	許容出力 トルク (N・m)	瞬時最大 出力トルク (N・m)	許容ラジアル 荷重(N)		許容スラスト 荷重 (N)	バック ラッシュ (分)	概略質量 (モータ込み) kgf	
						フランジ	出力軸			フランジ	出力軸
CM2GV-Q P X R )510A-05B60P	5	100	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.3	2.4
CM2GV-Q P X R )510A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R )510A-11B60P	11		273	9.43	26.4	769	280	927		2.4	2.5
CM2GV-Q P X R )510A-15B60P	15		200	10.9	28.8	844	308	927		2.4	2.5
CM2GV-Q P X R )510A-21B60P	21		143	12.0	28.8	934	340	927		2.4	2.5
*CM2GV-Q P X R )510A-33B60P	33		91	13.1	26.4	1070	390	927		2.4	2.5
*CM2GV-Q P X R )510A-33C90			41.7	110	2060	865	2650	4.1	4.5		
*CM2GV-Q P X R )510A-45C90	45	67	47.3	123	2060	950	2650	4.1	4.5		
CM2GV-Q P X R )610A-05B60P	5	100	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.2	2.3
CM2GV-Q P X R )610A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.2	2.3
CM2GV-Q P X R )610A-11B60P	11		273	9.43	26.4	769	280	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R )610A-15B60P	15		200	10.9	28.8	844	308	927		2.3	2.4
CM2GV-Q P X R )610A-21B60P	21		143	12.0	28.8	934	340	927		2.3	2.4
*CM2GV-Q P X R )610A-33B60P	33		91	13.1	26.4	1070	390	927		2.3	2.4
*CM2GV-Q P X R )610A-33C90			41.7	110	2060	865	2650	4.0	4.4		
*CM2GV-Q P X R )610A-45C90	45	67	47.3	123	2060	950	2650	4.0	4.4		
CM2GV-Q P X R )520A-05B60P	5	200	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.8	2.9
CM2GV-Q P X R )520A-09B60P	9		333	10.5	23.7	724	264	927		2.8	2.9
CM2GV-Q P X R )520A-09C90				32.4	81.9	1400	586	2080		4.0	4.4
CM2GV-Q P X R )520A-11C90	11		273	23.2	81.8	1480	622	2210		4.6	5.0
CM2GV-Q P X R )520A-15C90	15.4		195	33.2	110	1640	689	2450		4.6	5.0
CM2GV-Q P X R )520A-21C90	21		143	37.7	123	1800	756	2650		4.6	5.0
*CM2GV-Q P X R )520A-33C90	33	91	41.7	110	2060	865	2650	4.6	5.0		
*CM2GV-Q P X R )520A-45C90	45	67	47.3	123	2260	950	2650	4.6	5.0		
CM2GV-Q P X R )640A-05B60P	5	400	600	7.87	27.0	607	221	906	3	2.9	3.0
CM2GV-Q P X R )640A-05C90				24.6	106	1170	491	1746		4.1	4.5
CM2GV-Q P X R )640A-09C90	9		333	32.4	81.9	1400	586	2080		4.1	4.5
CM2GV-Q P X R )640A-11C90	11		273	23.2	81.8	1480	622	2210		4.7	5.1
CM2GV-Q P X R )640A-15C90	15.4		195	33.2	110	1640	689	2450		4.7	5.1
CM2GV-Q P X R )640A-21C90	21		143	37.7	123	1800	756	2650		4.7	5.1
*CM2GV-Q P X R )640A-33C90	33	91	41.7	110	2060	865	2650	4.7	5.1		
CM2GV-Q P X R )640A-33D120			138	285	3600	1350	3740	10.2	11.6		
CM2GV-Q P X R )640A-45C90	45	67	47.3	123	2260	950	2650	4.7	5.1		
CM2GV-Q P X R )640A-45D120			159	318	3950	1480	3740	10.2	11.6		

注) \*印の機種は受注生産品になります。都度お問い合わせ願います。

注1. 許容ラジアル荷重(フランジ)はクロスローラ軸受けに作用する時の値(スラスト荷重ゼロの時)

注2. 許容ラジアル荷重(出力軸)は出力軸中央に作用する時の値(スラスト荷重ゼロの時) 注3. 許容スラスト荷重は出力軸芯に作用する時の値(ラジアル荷重ゼロの時)

注4. モータ性能詳細については③-64頁を参照願います。

