



ABSODEX

AX4000 Series 马达

大空心轴直径配线、配管方便

机种：选择项丰富

最大转矩：9 · 22 · 45 · 75 · 150 · 300 · 500 N·m

马达规格

项目	AX4009	AX4022	AX4045	AX4075	AX4150	AX4300	AX4500	
最大输出转矩	N·m	9	22	45	75	150	300	500
连续输出转矩	N·m	3	7	15	25	50	100	160
最高回转速度	rpm	100 (注1)			100			70
允许轴向负荷	N	800	3700		20000			
允许力矩负荷	N·m	40	60	80	200	300	400	500
输出轴惯性力矩	kg·m ²	0.0090	0.0206	0.0268	0.1490	0.2120	0.3260	0.7210
允许负荷惯性力矩	kg·m ²	0.35	0.60	0.90	5.00	7.50	18.00	30.00
分度精度	秒							±30
重复精度	秒							±5
输出轴摩擦力矩	N·m	0.8	3.5		10.0		15.0	
解析器分辨率	P/rev							540672
电机绝缘等级								F种类
电机耐电压								AC1500V 1分钟
电机绝缘阻抗								DC500V 10M 以上
使用环境温度范围								0 ~ 45
使用环境湿度范围								20 ~ 85%RH 不得结露
保存环境温度范围								-20 ~ 80
保存环境湿度范围								20 ~ 90%RH 不得结露36.0
质量	kg	5.5	12.3	15.0	54.0	44.0	66.0	115.0
带制动器组件的总质量	kg	—	16.4	19.3	0.03	63.0	86.0	—
输出轴跳动	mm							0.05
输出轴的端面跳动	mm							

注1：关于转速100rpm以上的对应，能够对应于ABSODEX互换类型（AX4 GS）。

另外，在最大力矩45Nm以下的机种中，S类型驱动器150rpm以下、H类型驱动器180rpm以下可对应于特别订货。请协商。
但是交货后，不能进行最高速度的变更。

电磁制动器规格（选择项）

项目	对应机种	AX4022 · AX4045		AX4075 · AX4150 · AX4300	
种类		无间隙干式无励磁动作型			
额定电压	V	DC24V			
电源容量	W	30		55	
额定电流	A	1.25		2.30	
静摩擦力矩	N·m	35		200	
电枢释放时间（制动器ON）	毫秒	50以下		50以下	
电枢吸引时间（制动器OFF）	毫秒	150以下		250以下	
保持精度	分	45以内			
最大使用频率	次/分	60		40	

注2：输出轴回转时，有时会发生电磁制动器的转盘与固定部的摩擦声音。

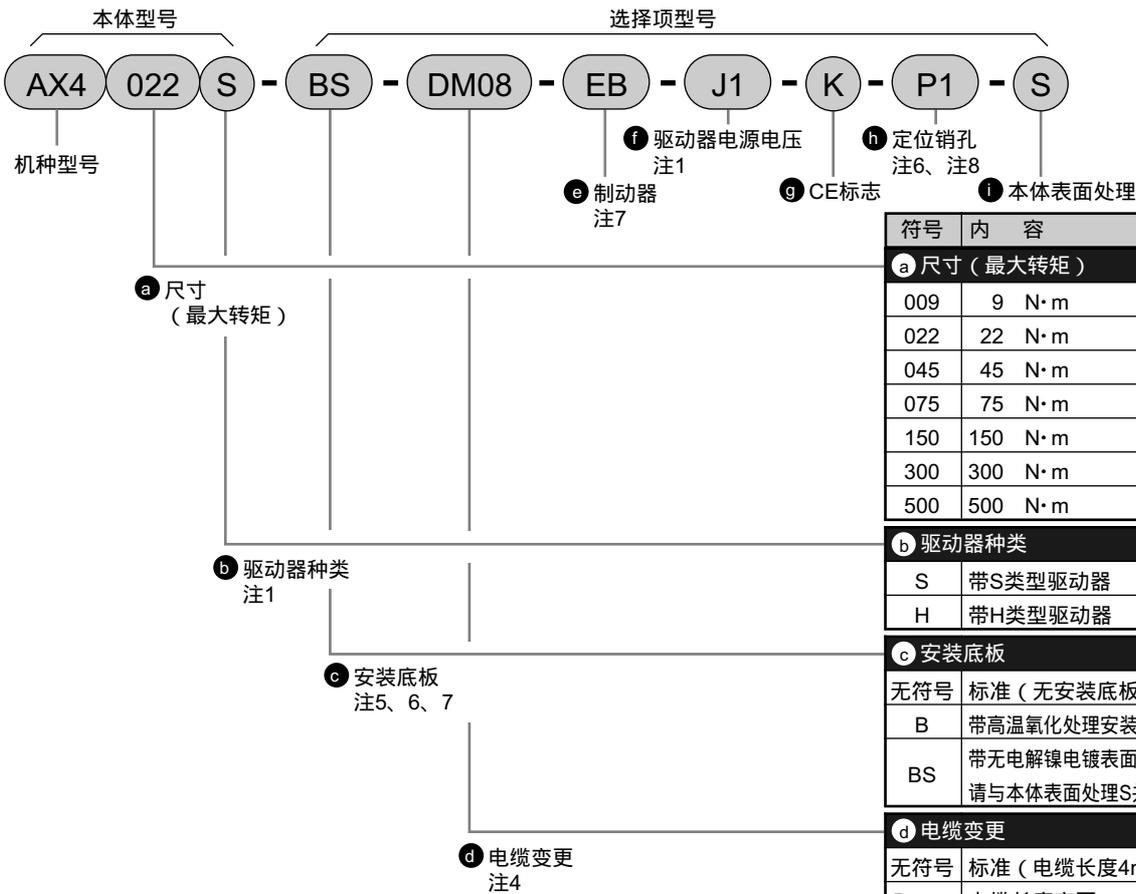
注3：指制动器OFF后的移动中由上述电枢吸引时间决定的参数的滞后时间有时有必要进行变更。

注4：不是无间隙式时在回转方向受到负荷时定位保持是困难的。

注5：电磁制动器动作时，马达与电磁制动器固定部接触，发出声音。

使用之前请务必阅读卷头13~18页上使用上的注意事项。

型号表示方法



符号	内容
a 尺寸 (最大转矩)	
009	9 N·m
022	22 N·m
045	45 N·m
075	75 N·m
150	150 N·m
300	300 N·m
500	500 N·m

b 驱动器种类	
S	带S类型驱动器
H	带H类型驱动器

c 安装底板	
无符号	标准 (无安装底板)
B	带高温氧化处理安装底板
BS	带无电解镍电镀表面处理安装底板 请与本体表面处理S并用。

d 电缆变更	
无符号	标准 (电缆长度4m)
D	电缆长度变更
DM	可动电缆长度变更

电缆长度 电缆长度注: 交货后不能变更长度、种类。		
02	2m	
无符号	4m	-DM
06	6m	[注意] 电缆长度6m以上的场合, 请使用电机电缆噪声过滤器。
08	8m	
10	10m	
15	15m	
20	20m	
25	25m	
30	30m	

e 制动器	
无符号	标准 (无制动器)
EB	带负作用型电磁制动器 (AX4009、AX4500不可选择)

f 驱动器电源电压	
请参照左面驱动器的电源电压对应表	

g CE标志	
无符号	标准 (CE标志未对应品)
K	CE标志对应品

h 定位销孔	
无符号	标准 (无定位销孔)
P1	上面1个
P2	下面1个 (AX4009的下面2个)
P3	上下两面各1个 (AX400的上面1个·下面2个)

i 本体表面处理	
无符号	标准 (高温氧化处理, 固定部铸态表面·涂装)
S	回转部: 无电解镍电镀表面处理、固定部: 氮化处理

型号选定时的注意事项

注1: 驱动器请按照下列对应表进行选择。

驱动器电源电压对应表

驱动器 类型	S类型驱动器 (含CE对应品)		H类型驱动器		H类型驱动器(CE对应品)		
	AC200V ~AC230V	AC100V	AC200V ~AC230V	AC100V ~AC115V	AC200V	AC100V	AC200V ~AC230V
机种							
AX4009	无符号 (注2)	J1	无符号 (注2)	J1	无符号 (注3)	J1	J2 (注2)
AX4022	无符号 (注2)	J1	无符号 (注2)	J1	无符号 (注3)	J1	J2 (注2)
AX4045	无符号 (注2)	J1	无符号 (注2)	J1	无符号 (注3)	J1	J2 (注2)
AX4075	无符号		无符号		无符号		J2
AX4150			无符号		无符号		J2
AX4300			无符号		无符号		J2
AX4500			无符号		无符号		J2

在最大力矩75N·m以下的机种中, 推荐小型、高机能的S类型驱动器。

注2: 在单相AC200~230V下能够使用。

注3: 在单相AC200下能够使用。

注4: 电缆反复挠曲的场合请使用选择项的可动电缆。

电缆的外形尺寸请参照第55页。

注5: 本体表面处理和安装底板表面处理请分别用 和 指定。

注6: 安装底板是“B”带高温氧化处理安装底板的场合, 不能选定“P2”“P3”。

注7: 关于选择项, 请按照下列「选择项对应表」进行选择。

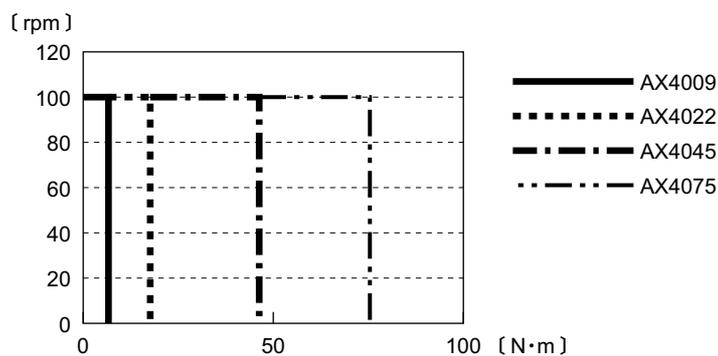
选择项对应表

	AX4009	AX4022	AX4045	AX4075	AX4150	AX4300	AX4500
安装底板 (-B)	×						
安装底板 (-BS)	×						
制动器 (-EB)	×						×

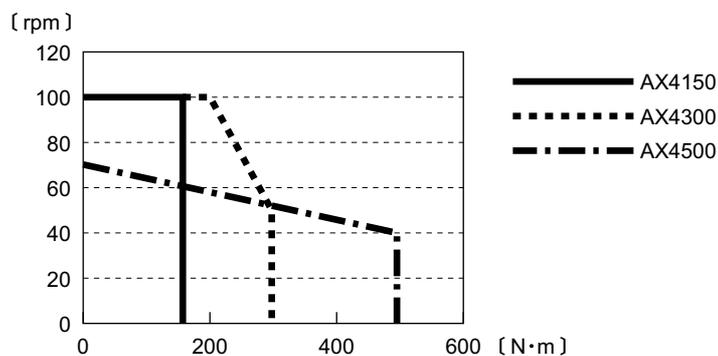
注8: 追加工部可能没有进行表面处理。

速度・最大转矩特性

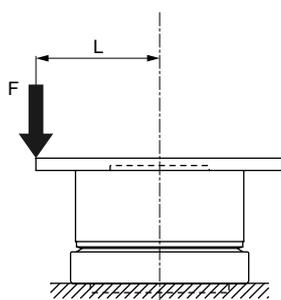
AX4009、AX4022、AX4045、AX4075



AX4150、AX4300、AX4500

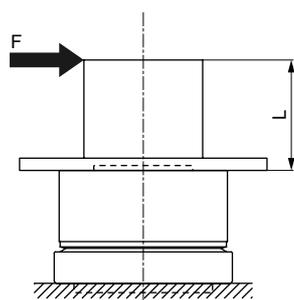


(注) 力矩负荷



(图a)

$M(N \cdot m) = F(N) \times L(m)$
 M : 力矩负荷
 F : 负荷
 L : 到输出轴中心距离



(图b)

$M(N \cdot m) = F(N) \times (L + 0.02)(m)$
 M : 力矩负荷
 F : 负荷
 L : 到输出轴法兰面距离