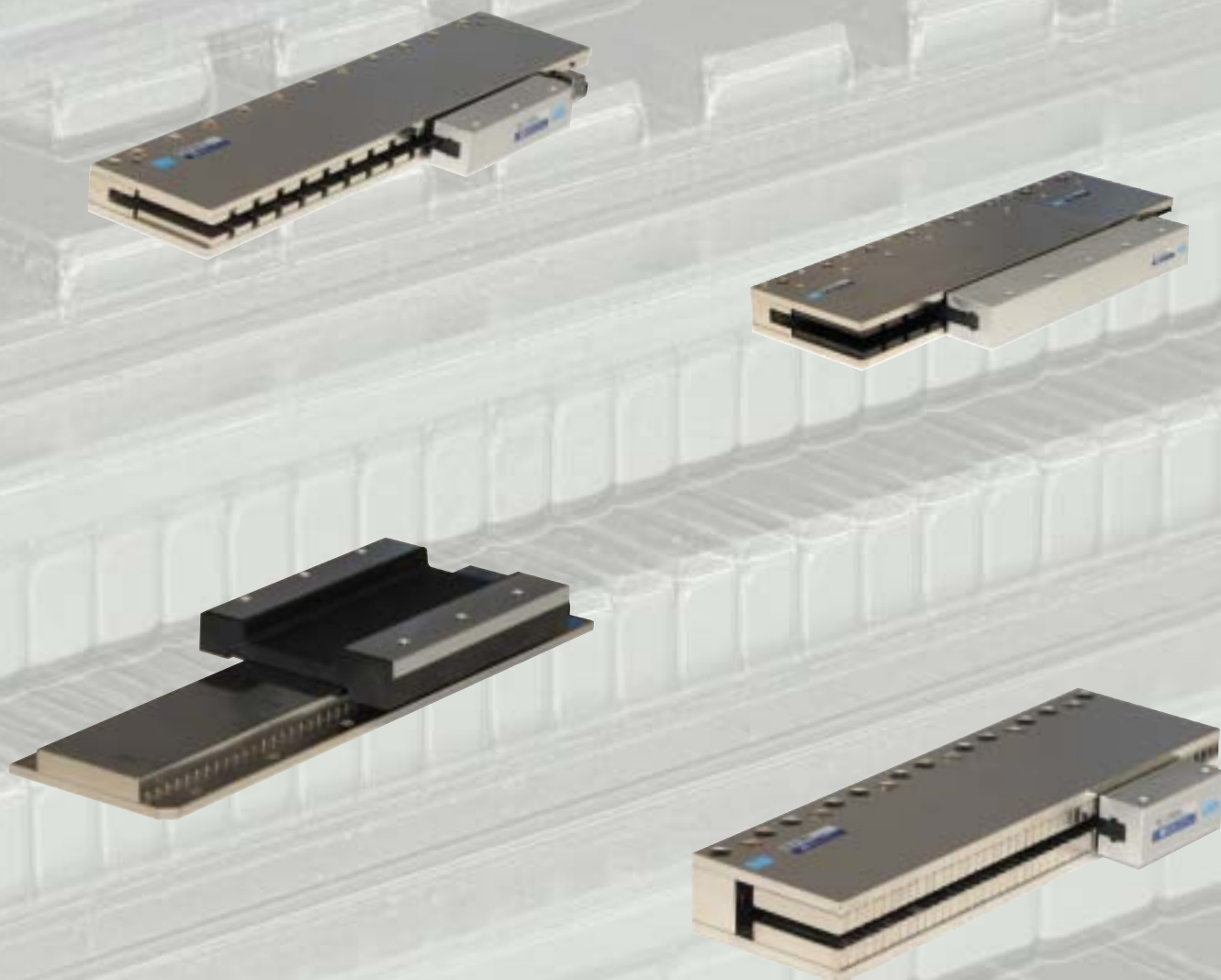


τ Linear Servo Motor

τ Linear Servo System realizes high quality and high performance machines.



Linear Servo Motor

タウ

リニアサーボモータ



用途に応じた豊富なラインナップ

コアレスNVAシリーズ

速度安定性、省スペース、高加速などを実現する高性能タイプ

コアレスNLDシリーズ

高効率なマグネット配列で、ロングストロークに最適な経済型スタンダードタイプ

コアレス・コア付きNLAシリーズ

定格推力7N(コアレス)～1500N(コア付き)をラインナップしたワイドレンジタイプ

高分解能且つ高速を実現

内製インターポレータユニット (IPU) の使用で、精密且つ高速位置決めを実現します。
分解能20nm、最高速度1.6m/s (詳細はP.16～18参照)

水冷・空冷対応が可能

専用対応にて、水冷・空冷タイプが可能
ご要望の場合は、担当営業まで、お問い合わせください。

装置組み込み後の絶対位置精度向上が可能

組合わせサーボドライバに位置計測データを組み込むことで、位置決め精度の向上が図れます。
絶対位置補正機能オプション (詳細は、P.20参照)

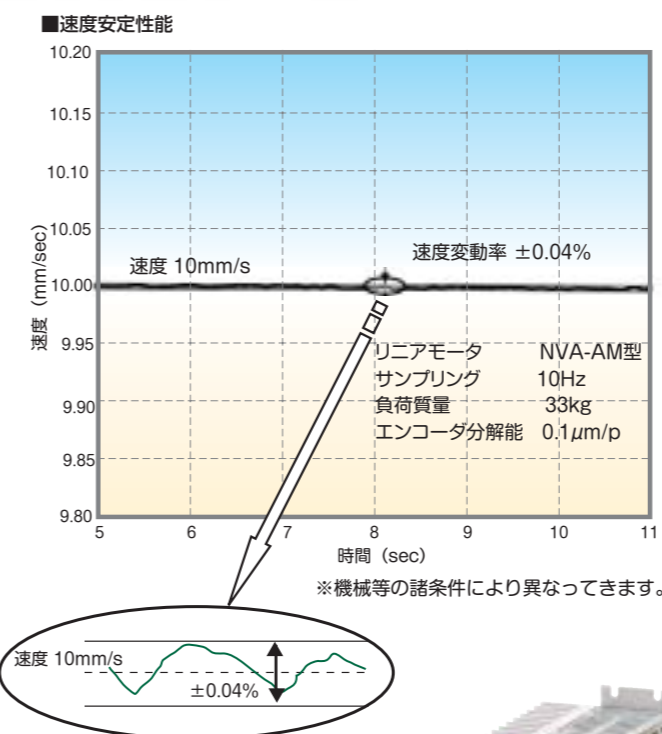
スケールレスリニアセンサ対応が可能

リニアスケールを使用せずに位置検出。
ロングストロークの搬送用途に最適。(詳細はP.21参照)

共通仕様

項目	内容
周囲条件	温度 0～40° 湿度 85%以下 (結露なきこと) 接地場所 腐食性ガス、研削油、金属粉、油等の有害な雰囲気中への設置はしないでください。
定格の種類	連続 (S1)
取付方法	水平、垂直
推進方法	両方向
冷却方法	自然空冷
絶縁階級	F種
絶縁耐圧	AC1500V (1分間)
耐振動	1G (3方向 各2h)
耐衝撃	NVA-AM/BMタイプ/NLA-S/MA/NAタイプ: 5G (3方向 各3回) NVA-BLタイプ/NLD-AM/FLタイプ: 10G (3方向 各3回)
保護型式	開放

抜群の速度安定性



リニアサーボモータと高性能サーボドライバ VC II の組合わせで最高レベルの速度安定性を実現。



VC II シリーズ

CONTENTS

リニアサーボモータ セレクションガイド P.3～P.4

リニアサーボモータ

NVAシリーズ コアレスタイプ

特長・型式説明・モータ特性図	P.5
フラットタイプ NVA-AM型 定格・仕様	P.6
フラットタイプ NVA-AM型 外形図	P.6
高推力タイプ NVA-BM型 定格・仕様	P.7
高推力タイプ NVA-BM型 外形図	P.7
大推力タイプ NVA-BL型 定格・仕様	P.8
大推力タイプ NVA-BL型 外形図	P.8

NLDシリーズ コアレスタイプ

特長・型式説明・モータ特性図	P.9
スタンダードタイプ NLD-AM型 定格・仕様	P.10
スタンダードタイプ NLD-AM型 外形図	P.10
スタンダード大推力タイプ NLD-FL型 定格・仕様	P.11
スタンダード大推力タイプ NLD-FL型 外形図	P.11

NLAシリーズ コアレス・コア付きタイプ

特長・型式説明・モータ特性図	P.12
小推力タイプ NLA-S型 定格・仕様	P.13
小推力タイプ NLA-S型 外形図	P.13
コア付きタイプ NLA-MA型 定格・仕様	P.14
コア付きタイプ NLA-MA型 外形図	P.14
コア付きタイプ NLA-NA型 定格・仕様	P.15
コア付きタイプ NLA-NA型 外形図	P.15

リニアサーボモータオプション

リニアエンコーダ	P.16～P.20
絶対位置補正機能オプション	P.20
磁極センサユニット	P.21
スケールレス・リニアセンサ	P.21
センサ・パワーケーブル	P.22～P.25

対応サーボドライバ

VC II シリーズ

型式説明	P.27
一般仕様	P.27
電氣的仕様	P.27
機能仕様	P.28
外部接続図	P.29
外形図	P.30
オプション構成表	P.31

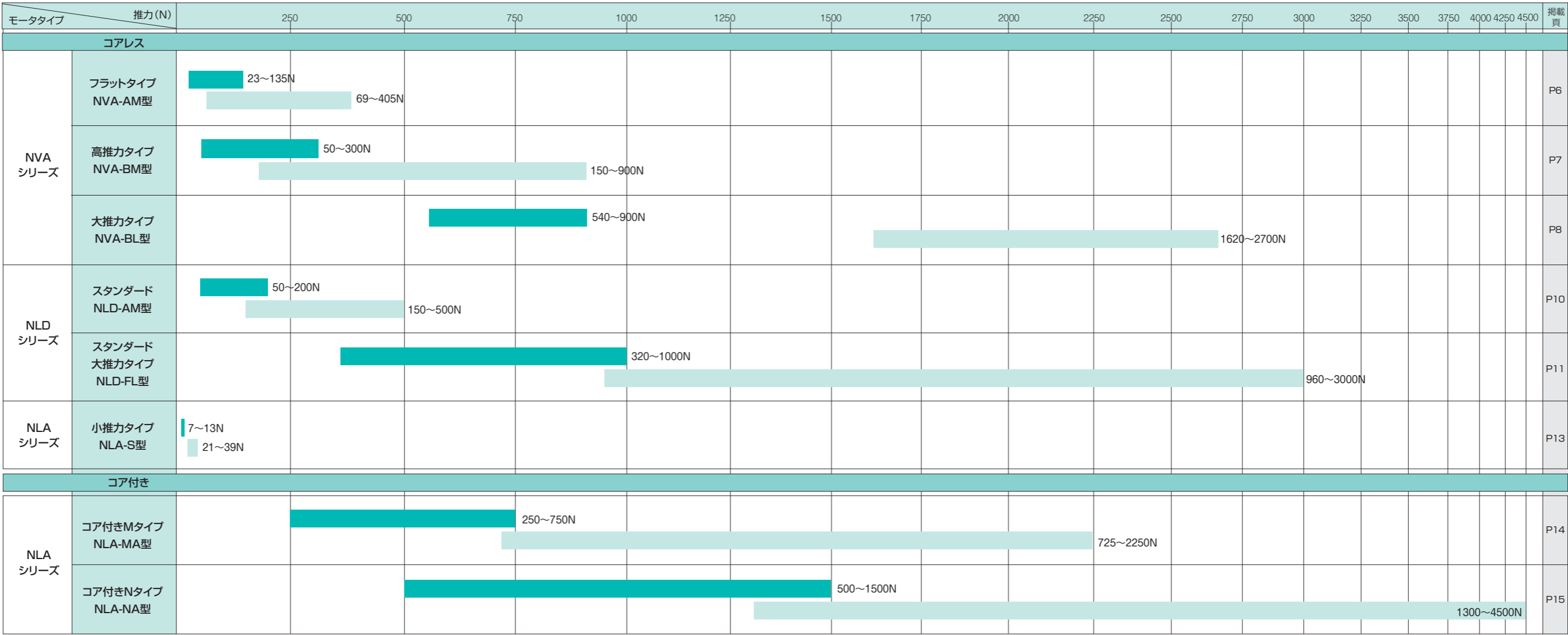
VPSシリーズ

型式説明	P.32
一般仕様	P.32
電氣的仕様	P.32
機能仕様	P.33
外部接続図	P.34
外形図	P.35
オプション構成表	P.36
VC II・VPS付属品・オプション外形図	P.37

ダイレクトドライブ製品ラインナップ P.38

T リニアサーボモータ セレクションガイド

■ T リニアサーボモータ推力一覧



■ 必要マグネットベース長の算出

T リニアサーボモータのマグネットベースは以下の算出方法により、選定してください。

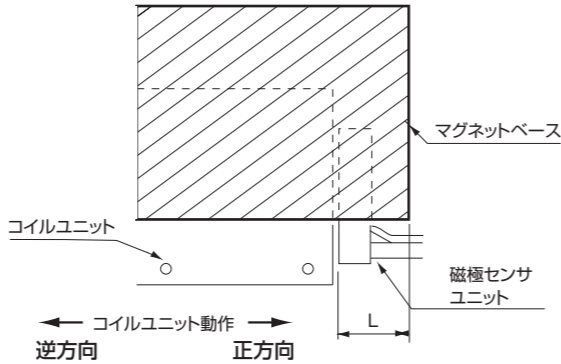
マグネットベース長合計 ≥ 最大可動長 + コイルユニット全長 + 磁極センサ必要長

磁極センサ必要長は、磁極センサユニットを取り付けた際に発生します。（自動磁極検出の場合は発生しません）

磁極センサ必要長は、T リニアサーボモータタイプにより異なってきます。詳細長は下記表をご参照ください。

T リニアサーボモータタイプ		磁極センサ必要長(L)	
		逆方向(L1)	正方向(L2)
フラットタイプ	NVA-AM型	13mm	40mm
高推力タイプ	NVA-BM型	13mm	40mm
大推力タイプ	NVA-BL型	18mm	70mm
スタンダードタイプ	NLD-AM型	25.5mm	70mm
スタンダード大推力タイプ	NLD-FL型	21mm	81mm
小推力タイプ	NLA-S型	自動磁極検出のみ	
コア付きMタイプ	NLA-MA型	14.5mm	50mm
コア付きNタイプ	NLA-NA型	14.5mm	50mm

※磁極センサ必要長は、電源投入後のコイルユニット動作方向により異なります。
逆方向(L1)の条件として、逆方向動作によりL2まで移動することが必要となります。



■ 必要エンコーダスケール長の算出

リニアエンコーダのスケール長、有効長は以下の算出方法により、決定してください。

◎ オープンタイプインクリメンタルエンコーダ レニシヨー社製RGH-22/24タイプ

テープスケール長 = 最大可動長 + 40mm (40mmは取付シロとなります。)

◎ アッセンブリタイプインクリメンタルエンコーダ ミットヨ社製AT211タイプ
オープンタイプアブソリュートエンコーダ ミットヨ社製ST701/702/703/704タイプ

エンコーダ有効長 ≥ 最大可動長

■ 磁極検出方法について

当社サーボドライバの自動磁極検出機能（標準機能、磁極センサユニット非使用）により磁極検出が可能です。
但し、使用条件により自動磁極検出機能が正常に機能しない場合がありますので、以下に代表される使用条件及び使用条件が不明な場合においては、磁極センサユニット（オプション）のご使用を推奨します。

- 自動磁極検出動作の微小動作が許容出来ない場合
- 自動磁極検出動作時の微小動作が出来ない場合（メカロック等）
- ガイド摺動抵抗が非常に小さい場合（エアガイド等）
- ガイド摺動抵抗、負荷抵抗及び負荷質量が非常に大きい場合（ガイド及び負荷抵抗を含むシステム負荷合計／リニアモータピーク推力 ≥ 5倍（実力値））
- 機械的剛性が低い場合（片持ち軸構造等）
- ガントリ駆動、ロボット駆動等の複数軸に於いて、機械的連結及び干渉のある構造の場合
- モータストローク方向を水平方向以外に設置する場合

NLAシリーズ コアレス・コア付きタイプ

■特長

小推力タイプ **NLA-S型** 定格推力:7~13N

マグネットベース幅38mm、高さ21mmの小型高性能なコアレスタイプ。

小型高精密ステージに最適です。

コア付きタイプ **NLA-MA/NA型**

定格推力: (NLA-MA) 250~750N

(NLA-NA) 500~1500N

推力密度が高く、大推力(最大4500N)が得られます。

モータ駆動部の剛性が高く、大質量負荷の高速位置決め最適です。

■型式説明

モータ型式

NLA - 7 S L B - S01
① ② ③ ⑤ ⑥ ⑦

コイルユニット型式

CL S 7 L B - S01
① ③ ② ⑤ ⑥ ⑦

マグネットベース型式

MB S 48 B - S01
① ③ ④ ⑥ ⑦

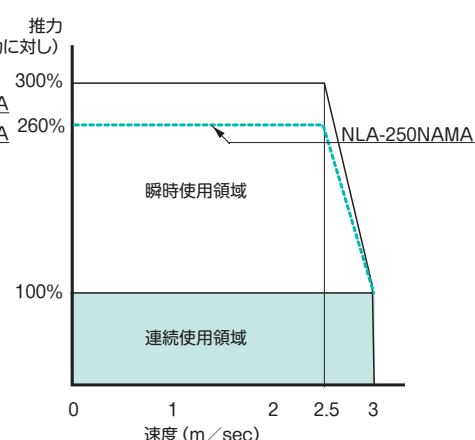
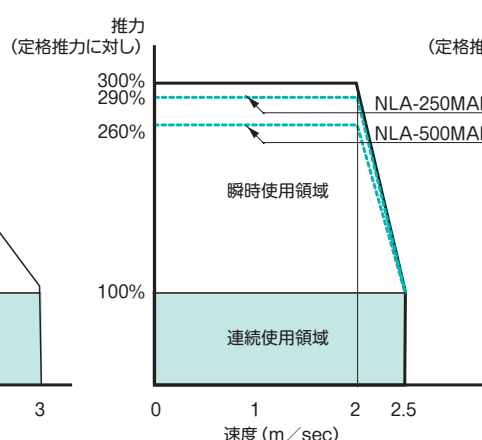
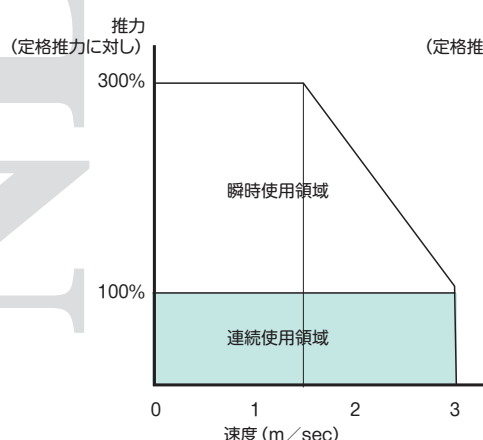
①	リニアサーボモータシリーズ名	NLA : NLAシリーズ CL : コイルユニット MB : マグネットベース
②	定格推力	7 : 7N、13 : 13N、250 : 250N
③	モータタイプ	S : 小推力、MA : コア付きM、NA : コア付きN …
④	マグネットベース長	48 : 47.8mm、64 : 63.8mm… (記号欄寸法-0.2mm=実寸法)
⑤	電圧仕様	L : AC100V、M : AC200V仕様
⑥	設計順位	A (初版) ⇒ B (第2版) ⇒ C…
⑦	専用機番号	無し : 標準仕様、S01 S02… : 専用機追番

■モータ特性図

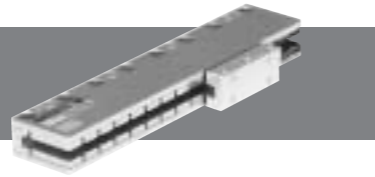
小推力タイプ **NLA-S型**

コア付きタイプ **NLA-MA型**

コア付きタイプ **NLA-NA型**



小推力タイプ NLA-S型



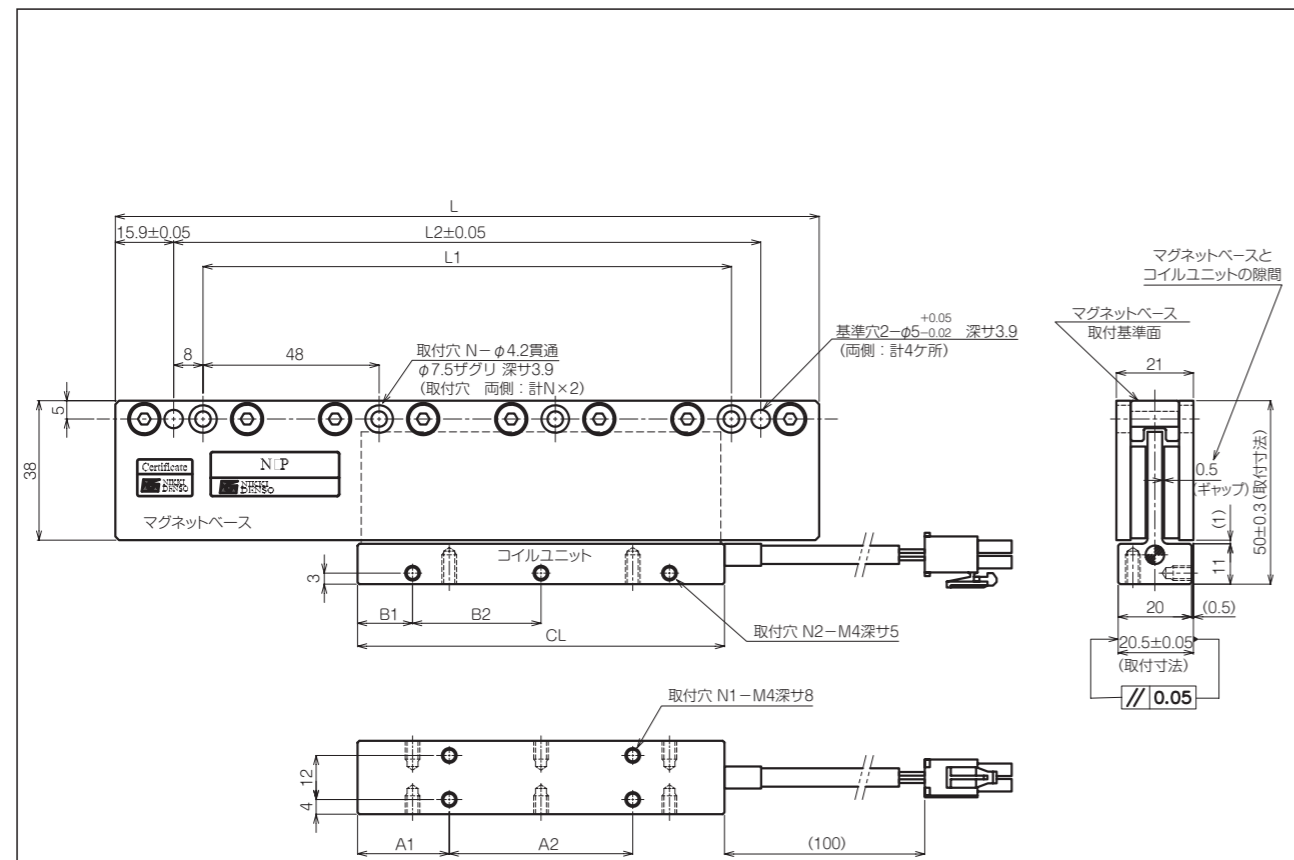
■定格・仕様

モータ型式		NLA-	7SLB	13SLB
定格推力		N	7	13
最大推力		N	21	39
定格電流		A	1.0	2.0
最大速度		m/sec	3.0 (モータ特性図参照) ※1	
電源電圧仕様		ACV	100	
コイルユニット型式		CLS	7LB	13LB
マグネットベース型式		MBS	48B (47.8mm) / 96B (95.8mm) / 192B (91.8mm) より選択	
組合せ ドライバ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A1A-051C	A□A1A-101C
	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A1B-201□	□0A1B-201□

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。

※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。(P.17 各リニアエンコードユニット分解能と速度の関係)

■外形図



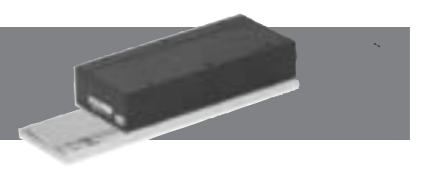
コイルユニット

型 式	定格推力 (N)	CL	A1	A2	B1	B2	N1	N2	質量 (kg)
CLS7LB	7	50	10	30	5	20	4	6	0.05
CLS13LB	13	100	25	50	15	35	4	6	0.1

マグネットベース

型 式	L	L1	N	質量 (kg)
MBS48B	47.8	16	1	0.25
MBS96B	95.8	64	2	0.45
MBS192B	191.8	160	4	0.9

コア付きタイプ NLA-MA型



■定格・仕様

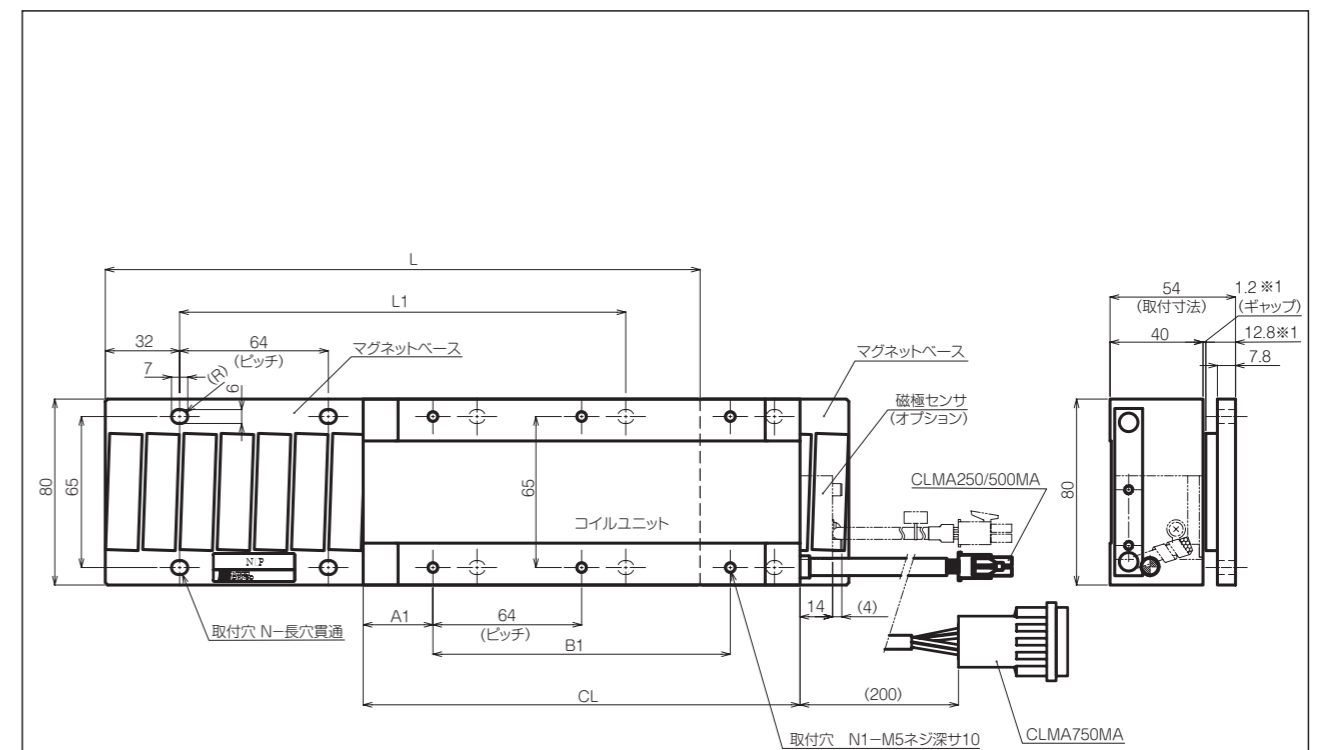
モータ型式		NLA-	250MAMA	500MAMA	750MAMA
定格推力		N	250	500	750
最大推力		N	725	1300	2250
定格出力		A	3.4	6.8	10.2
定格電流		N	3000	6000	9000
最大速度		m/sec	2.5 (モータ特性図参照) ※1		
電源電圧仕様		ACV	200		
コイルユニット型式		CLMA	250MA	500MA	750MA
マグネットベース型式		MBMA	64A (63.8mm) / 256A (255.8mm) より選択		
組合せ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-401B	A□A2A-801B※2	A□A2A-222B
ドライバ	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-401□	□0A2B-801□	-

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。

※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）

※2 サーボドライバをUL規格に適合させる場合、本組合せドライバの連続出力電流値を5A以内とする必要があります。(ドライバ許容：6.8A)

■外形図



※ 本図はオプションのマグネットカバー未装着時となります。

※1 マグネットカバーを付けた場合のマグネットベースの全高は13mm、ギャップは1mmになります。

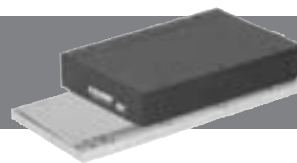
コイルユニット

型 式	定格推力 (N)	CL	A1	N1	質量 (kg)
CLM250MA	250	188	30	6	3.0
CLM500MA	500	348	46	10	6.0
CLM750MA	750	508	30	16	9.0

マグネットベース

型 式	L	L1	N	質量 (kg)
MBMA64A	64	-	2	0.5
MBMA256A	256	192	8	1.7

コア付きタイプ NLA-NA型



■定格・仕様

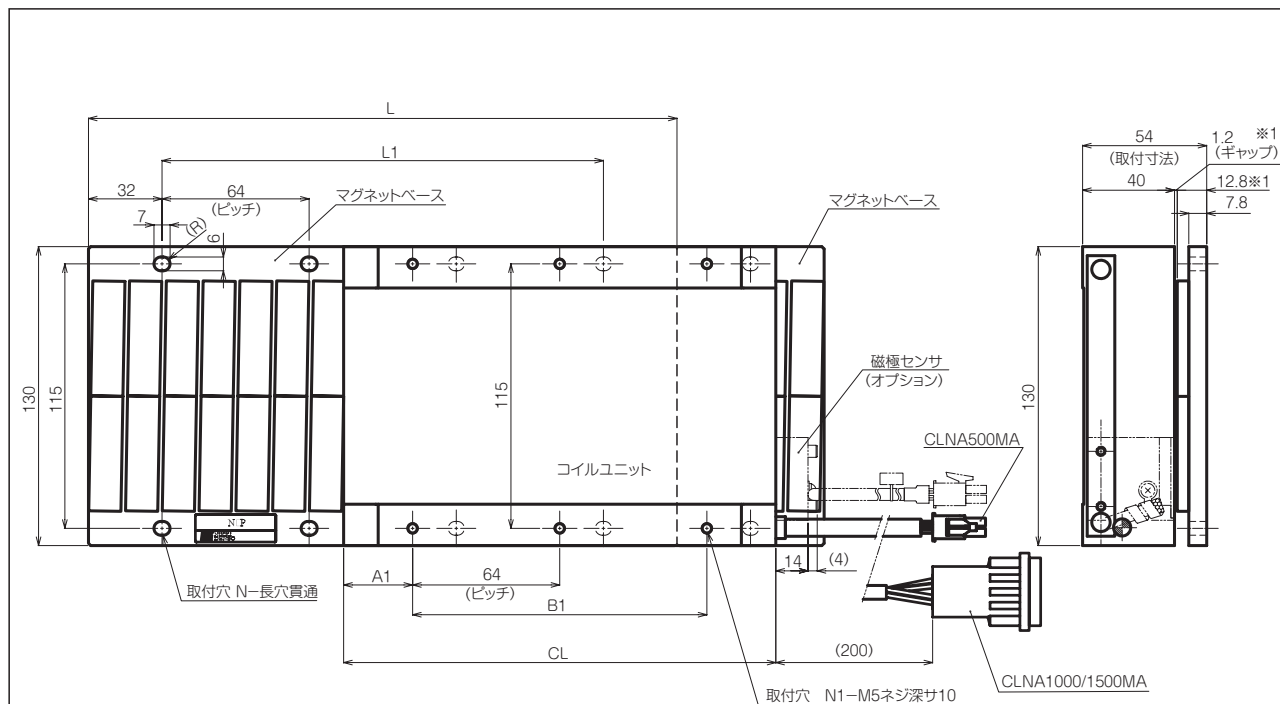
モーター型式	NLA-	500NAMA	1000NAMA	1500NAMA
定格推力	N	500	1000	1500
最大推力	N	1300	3000	4500
定格出力	A	6.8	14	21
定格電流	N	3000	12000	18000
最大速度	m/sec	3.0 (モータ特性図参照) ※1		
電源電圧仕様	ACV	200		
コイルユニット型式	CLNA	500MA	1000MA	1500MA
マグネットベース型式	MBNA	64A (63.8mm) / 256A (511.8mm) より選択		
組合せ	VCⅡシリーズ	A□A2A-801B ※2	A□A2A-222B	A□A2A-402B
ドライバ	VPSシリーズ	□OA2B-801□	-	-
	NCR-DC			

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。

※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依ります。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）

※2 サーボドライバをUL規格に適合させる場合、本組合せドライバの連続出力電流値を5A以内とする必要があります。（ドライバ許容：6.8A）

■外形図



※ 本図はオプションのマグネットカバー未装着時となります。

※1 マグネットカバーを付けた場合のマグネットベースの全高は13mm、ギャップは1mmになります。

コイルユニット

型 式	定格推力 (N)	CL	A1	N1	質量 (kg)
CLN500MA	500	188	30	6	5.5
CLN1000MA	1000	348	46	10	11.0
CLN1500MA	1500	508	30	16	17.0

マグネットベース

型 式	L	L1	N	質量 (kg)
MBNA64A	64	-	2	0.9
MBNA256A	256	192	8	3.0

NLDシリーズ コアレスタイプ

■特長

スタンダードタイプ NLD-AM型 定格推力:50～200N

高効率なマグネット配列により、経済的なコアレスタイプリニアを実現します。
ストロークが長くなるほど、より経済性を発揮します。

スタンダード大推力タイプ NLD-FL型 定格推力:320～1000N

スタンダードタイプの特長をそのままに、最大推力3000Nまで取り揃えた、
コアレス大推力タイプです。

■型式説明

モータ型式

NLD-AM 10 S A2 A -S01

① ② ③ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

コイルユニット型式

CLD -AM 10 S A2 A -S01

① ② ③ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

マグネットベース型式

MBD-AM 12 S A -S01

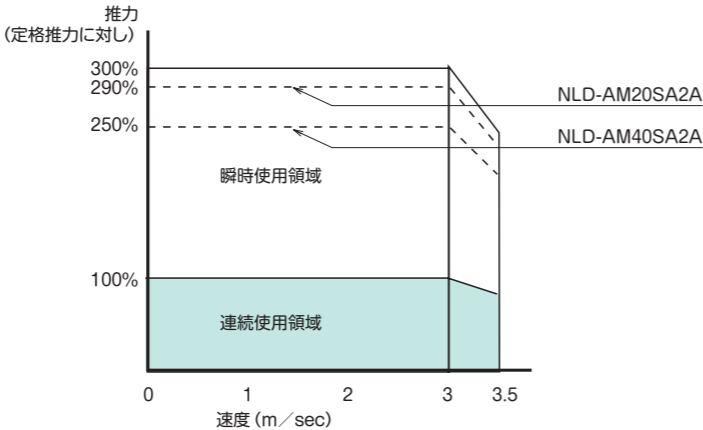
① ② ④ ⑤ ⑦ ⑧

①	Tリニアサーボモータシリーズ名	NLD：NLDシリーズ CLD：NLDシリーズ コイルユニット MBD：NLDシリーズ マグネットベース
②	モータタイプ	AM：スタンダード、FL：スタンダード大推力
③	コイルユニット公称長 ※	おおよそのコイルユニット長（表記数値×10mm）
④	マグネットベース公称長 ※	おおよそのマグネットベース長（表記数値×10mm）
⑤	副分類	S：側面取付
⑥	電圧仕様	A2：AC200V仕様
⑦	設計順位	A（初版）⇒B（第2版）⇒C・・・
⑧	専用機番号	無し：標準仕様、S01 S02・・・：専用機追番

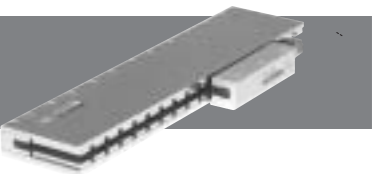
※公称長はおおよその値となります。詳細は外形図を参照ください。

■モータ特性図

スタンダードタイプ NLD-AM型
スタンダード大推力タイプ NLD-FL型



スタンダードタイプ NLD-AM型



■定格・仕様

モータ型式		NLD-AM	10SA2A	20SA2A	30SA2A	40SA2A
定格推力		N	50	95	150	200
最大推力		N	150	275 ※1	450	500
定格出力		W	150	285	450	600
定格電流		A	1.8	3.4	5.2	6.8
最大速度		m/sec	3.5（モータ特性図参照）※2			
電源電圧仕様		ACV	200 ※3			
コイルユニット型式		CLD-AM	10SA2A	20SA2A	30SA2A	40SA2A
マグネットベース型式		MBD-AM	12SA（120mm）／24SA（240mm）より選択			
組合せ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-201D	A□A2A-401D	A□A2A-801D ※4	A□A2A-801D ※4
ドライバ	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-801□	□0A2B-801□

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。
ヒートシンクサイズ（mm） 250×250×15（NLD-AM10/20SA2A型）
450×450×15（NLD-AM30/40SA2A型）

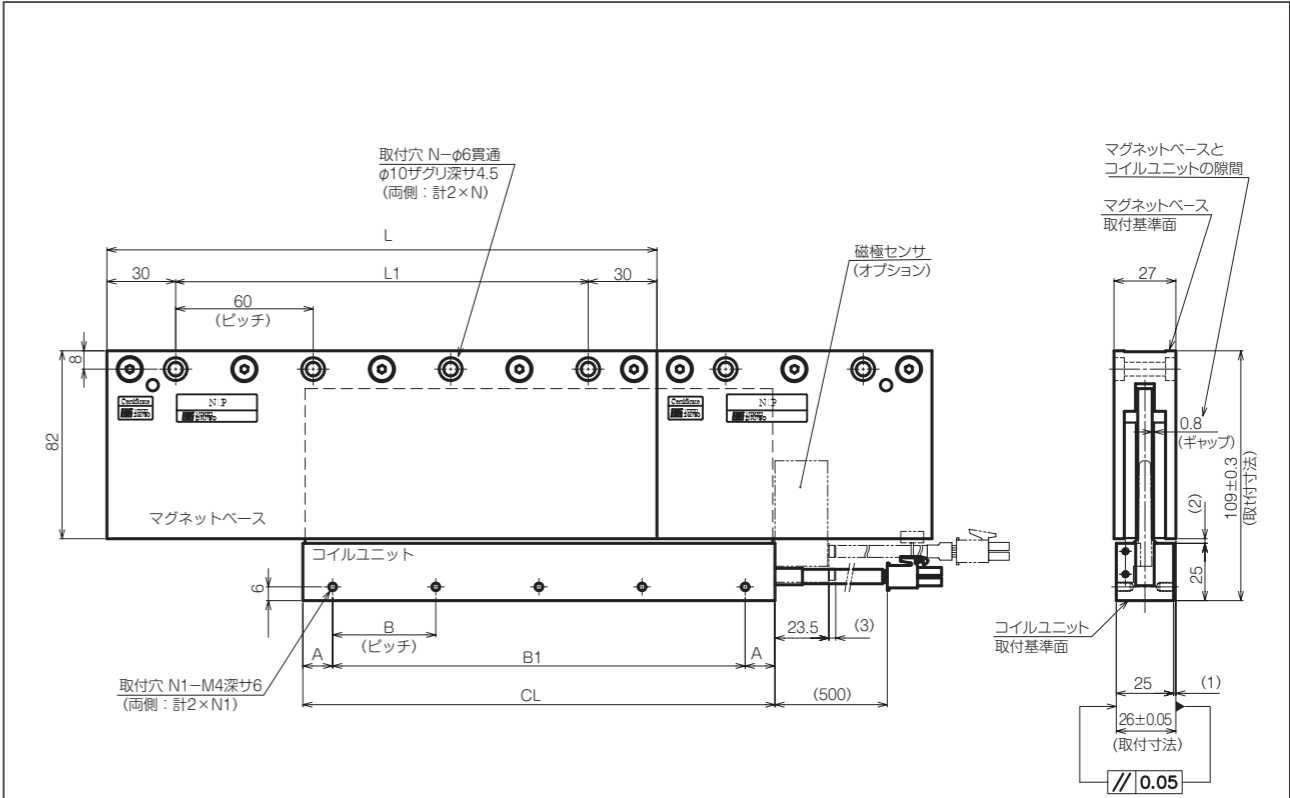
※1 VPSシリーズとの組合せ時は最大推力が240Nとなります。

※2 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）

※3 AC100V仕様サーボドライバとの組合せが可能な場合があります。
但し減定格となりますので、仕様を明確にした上で、担当営業までお問合せください。

※4 サーボドライバをUL規格に適合させる場合、本組合せドライバの連続出力電流値を5A以内とする必要があります。（ドライバ許容：6.8A）

■外形図



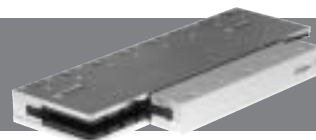
コイルユニット

型式	定格推力 (N)	CL	A	B	B1	N1	質量 (kg)
CLD-AM10SA2A	50	106	13	40	80	3	0.4
CLD-AM20SA2A	95	206	13	45	180	5	0.7
CLD-AM30SA2A	150	306	18	45	270	7	1.1
CLD-AM40SA2A	200	406	23	45	360	9	1.4

マグネットベース

型式	L	L1	N	質量 (kg)
MBD-AM12SA	120	60	2	1.4
MBD-AM24SA	240	180	4	2.8

スタンダード大推力タイプ NLD-FL型



■定格・仕様

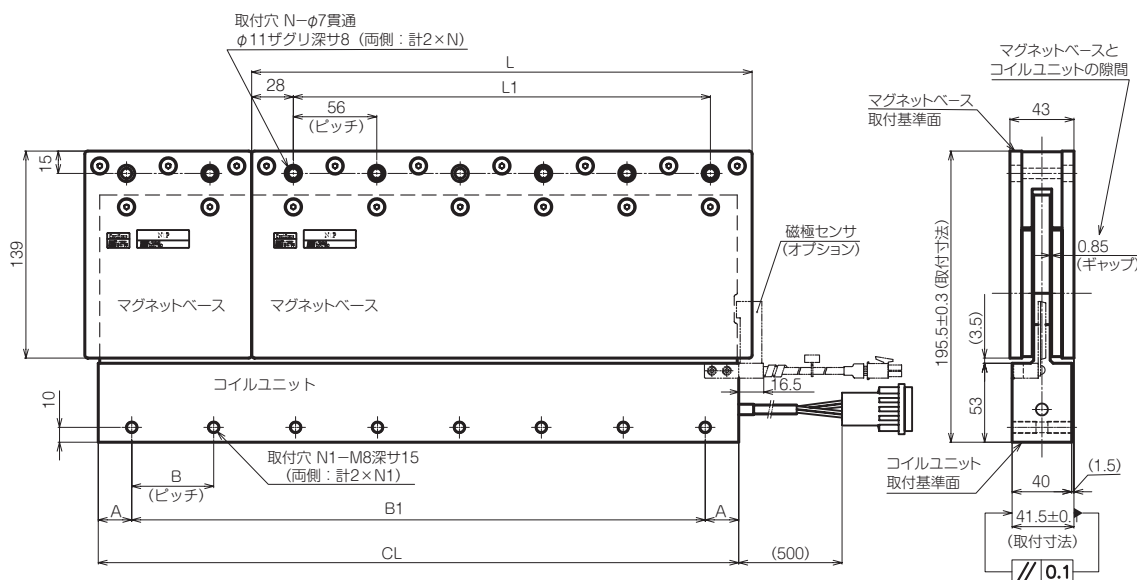
モータ型式		NLD-FL	30SA2A	40SA2A	60SA2A	70SA2A	85SA2A
定格推力		N	320	480	640	800	1000
最大推力		N	960	1440	1920	2400	3000
定格出力		W	960	1440※1	1920	2400	3000
定格電流		A	4.6	6.8	9.2	11.5	14.7
最大速度		m/sec	3.5（モータ特性図参照）※2				
電源電圧仕様		ACV	200				
コイルユニット型式		CLD-FL	30SA2A	40SA2A	60SA2A	70SA2A	85SA2A
マグネットベース型式		MBD-FL	11SA（112mm）／33SA（336mm）より選択				
組合せ ドライバ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-801D	A□A2A-801D※1 A□A2A-152D	A□A2A-152D	A□A2A-222D	A□A2A-222D
	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-801D	□0A2B-801□※1 □0A2B-162□	□0A2B-162□	-	-

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。
ヒートシンクサイズ（mm） 700×450×40（NLD-FL30/40/60SA2A型）
900×450×40（NLD-FL70/85SA2A型）

※1 NCR-□DA□A2A-801Dとの組合せ時は、最大推力が1200Nとなります。

※2 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）

■外形図



コイルユニット

型 式	定格推力 (N)	CL	A	B1	N1	質量 (kg)
CLD-FL30SA2A	320	290	35	220	5	3.3
CLD-FL40SA2A	480	430	22.5	385	8	5
CLD-FL60SA2A	640	570	37.5	495	10	6.7
CLD-FL70SA2A	800	710	25	660	13	8.2
CLD-FL85SA2A	1000	850	40	770	15	9.9

マグネットベース

型 式	L	L1	N	質量 (kg)
MBD-FL11SA	112	56	2	1.4
MBD-FL33SA	336	280	6	11.1

NVAシリーズ コアレスタイプ

■特長

フラットタイプ **NVA-AM型** 定格推力:23~135N

コイルスライドが両持ち構造となることで、微速から高速まで安定した動作を実現します。

高推力タイプ **NVA-BM型** 定格推力:50~300N

磁束密度の効率化を図り、コイルユニットのコンパクト化を実現します。
機械設計の自由度が大幅に向上します。

大推力タイプ NVA-BL型 定格推力:540~900N

コアレスの特長はそのままに、大負荷の高加速度、高頻度運転が可能です。

■型式説明

モ一夕型式

NVA-BM **C** **00** **A2** **A** **-S01**

① ② ③ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

コイルユニット型式 CLV-BM C 00 A2 A -SO1
① ② ③ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

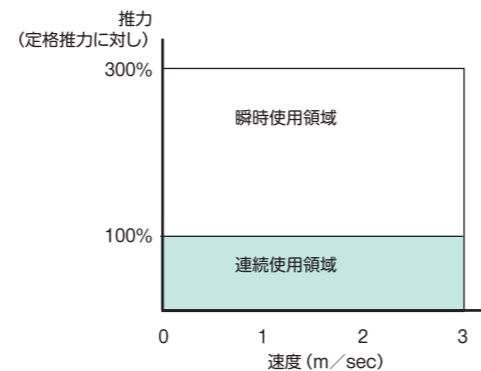
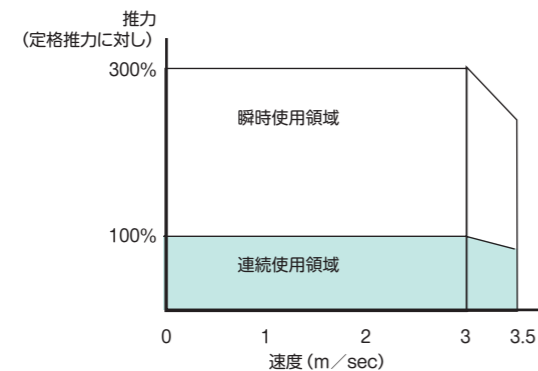
マグネットベース型式 MBV-BM B 00 A -S01
① ② ④ ⑤ ⑦ ⑧

①	F リニアサーボモータシリーズ名		NVA : NVAシリーズ
			CLV : NVAシリーズ コイルユニット
			MBV : NVAシリーズ マグネットベース
②	モータタイプ		AM : フラット、BM : 高推力、BL : 大推力
③	コイルユニット全長		A : 60mm、B : 120mm、C : 180mm、D : 240mm、 E/F : 360mm、G : 480mm、H : 600mm
④	マグネットベース全長		A/M : 96mm、B/R : 144mm
⑤	副分類	モータ/コイルユニット	30 : 取付高さ（フラットタイプ） 00 : 側面取付、01 : 底面取付（高推力タイプのみ）
		マグネットベース	00 : 標準仕様
⑥	電 圧 仕 様		A2 : AC200V仕様
⑦	設 計 順 位		A（初版）⇒B（第2版）⇒C…
⑧	専 用 機 番 号		無し : 標準仕様、S01 S02… : 専用機追番

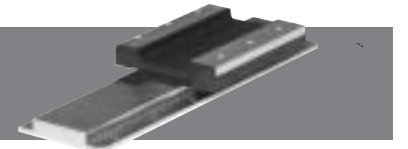
■モ一夕特性図

フラットタイプ **NVA-AM型**
高推力タイプ **NVA-BM型**

大推力タイプ NVA-BL型



NVAシリーズ コアレスタイプ



フラットタイプ NVA-AM型

■定格・仕様

モータ型式		NVA-AM	A30A2B	B30A2B	C30A2B	D30A2B	E30A2B
定格推力		N	23	45	68	90	135
最大推力		N	69	135	204	261	405
定格出力		W	69	135	204	270	405
定格電流		A	0.85	1.7	2.55	3.4	5.1
最大速度		m/sec	3.5 (モータ特性図参照) ※1				
電源電圧仕様		ACV	200 ※2				
コイルユニット型式		CLV-AM	A30A2B	B30A2B	C30A2B	D30A2B	E30A2B
マグネットベース型式		MBV-AM	A00B (96mm) / B00B (144mm) より選択				
組合せ ドライバ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-101D	A□A2A-201D	A□A2A-401D	A□A2A-401D	A□A2A-801D※3
	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-801□

※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。
ヒートシンクサイズ（mm） 250×250×15（NVA-AMA/AMB/AMC30A2B型）
450×450×15（NVA-AMD/AME30A2B型）

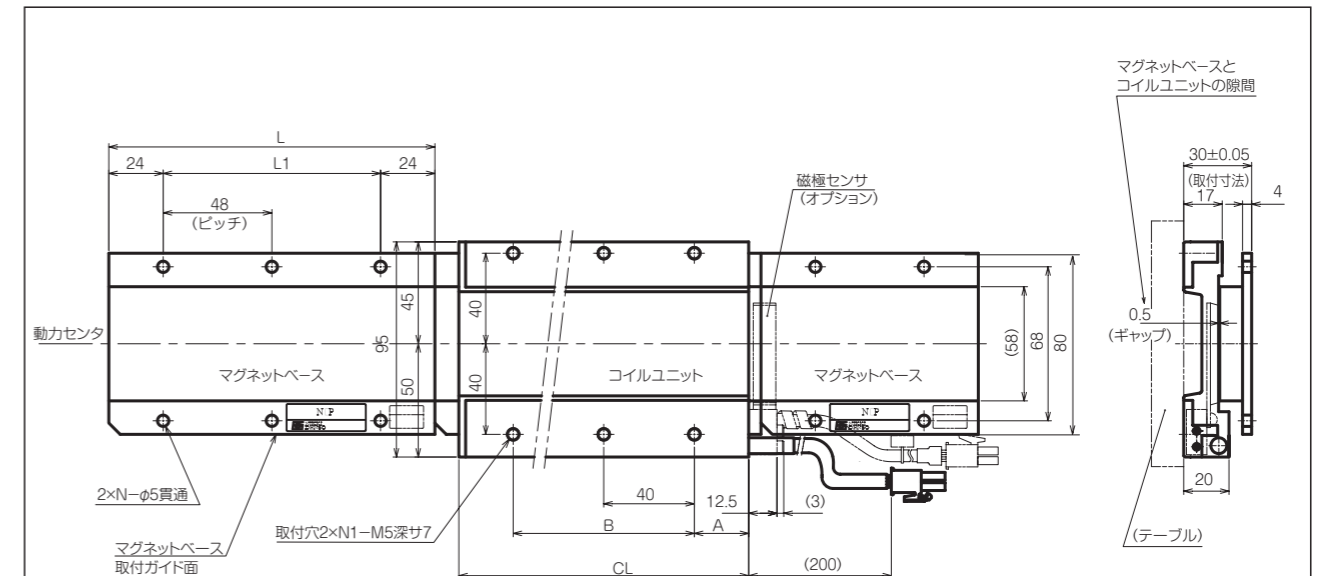
※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。(P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。)

※2 AC100V仕様サーボドライバとの組合せが可能な場合があります。

但し減定格となりますので、仕様を明確にした上で、担当営業までお問合せください。

※3 サーボドライバをUL規格に適合させる場合、本組合せドライバの連続出力電流値を5A以内とする必要があります。(ドライバ許容：6.8A)

■外形図



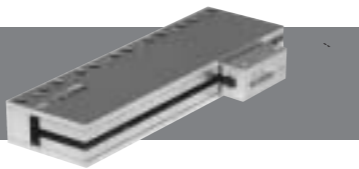
コイルユニット

型 式	定格推力 (N)	CL	A	B	N1	質量 (kg)
CLV-AMA30A2B	23	68	14	40	2	0.24
CLV-AMB30A2B	45	128	24	80	3	0.48
CLV-AMC30A2B	68	188	14	160	5	0.72
CLV-AMD30A2B	90	248	24	200	6	0.96
CLV-AME30A2B	135	368	24	320	9	1.44

マグネットベース

型 式	L	L1	N	質量 (kg)
MBV-AMA00B	96	48	2	0.6
MBV-AMB00B	144	96	3	0.9

高推力タイプ NVA-BM型

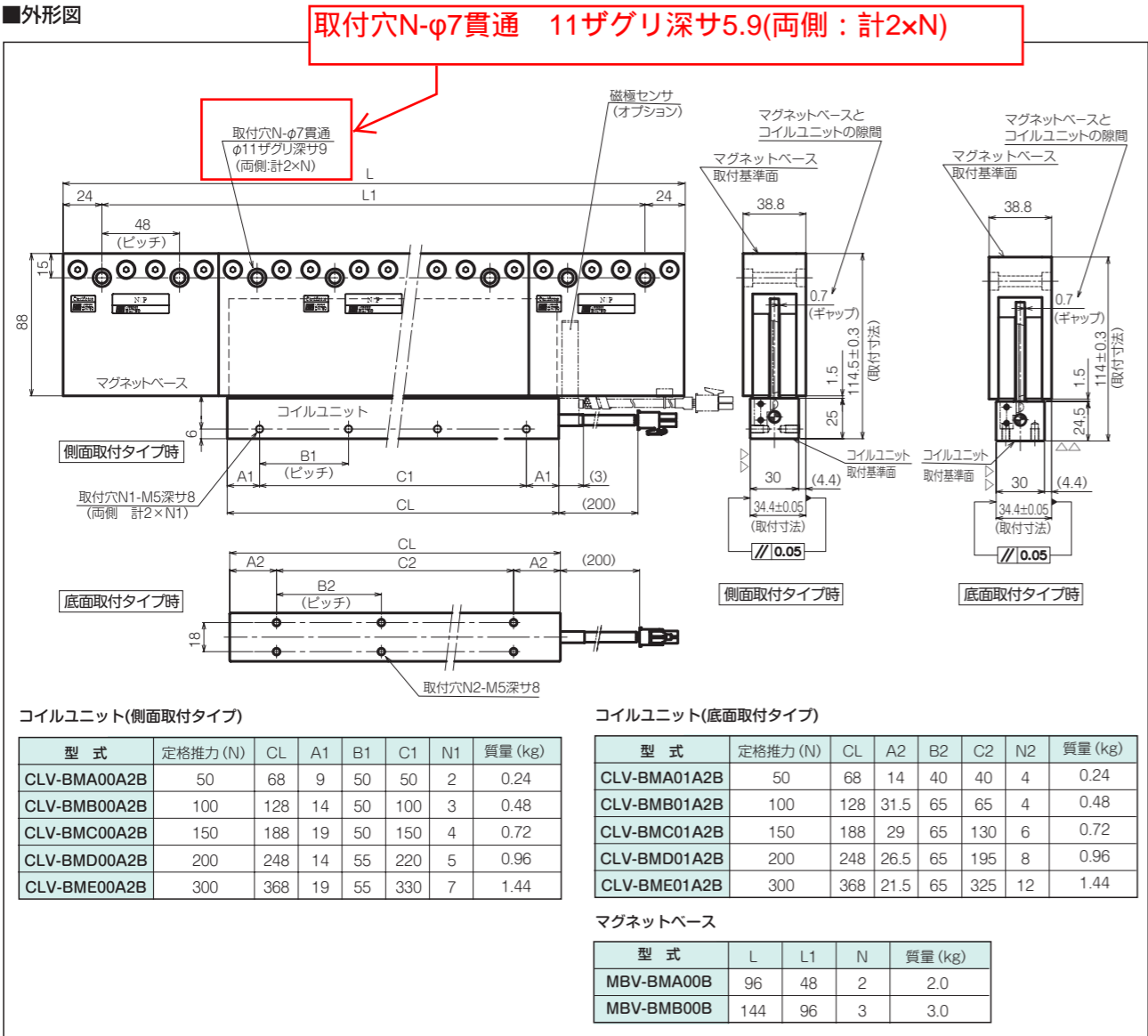


■定格・仕様

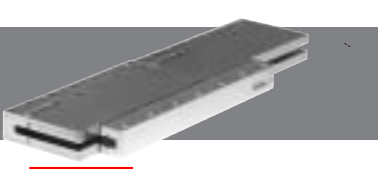
モーター型式	NVA-BM	A00A2B/A01A2B	B00A2B/B01A2B	C00A2B/C01A2B	D00A2B/D01A2B	E00A2B/E01A2B
定格推力	N	50	100	150	200	300
最大推力	N	150	300	450	600	900
定格出力	W	150	300	450	600	900
定格電流	A	0.95	1.9	2.85	3.8	5.7
最大速度	m/sec	3.5 (モータ特性図参照) ※1				
電源電圧仕様	ACV	200 ※2				
コイルユニット型式	CLV-BM	A0□A2B	B0□A2B	C0□A2B	D0□A2B	E0□A2B
マグネットベース型式	MBV-BM	A00B (96mm) / B00B (144mm) より選択				
組合せ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-101D	A□A2A-201D	A□A2A-401D	A□A2A-801D ※3
ドライバ	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-401□	□0A2B-801□

- ※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。
ヒートシンクサイズ (mm) 250×250×15 (NVA-BMA/BMB/BMC□A2B型)
450×450×15 (NVA-BMD/BME□A2B型)
- ※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）
- ※2 AC100V仕様サーボドライバとの組合せが可能です。
但し減定格となりますので、仕様を明確にした上で、担当営業までお問合せください。
- ※3 サーボドライバをUL規格に適合させる場合、本組合せドライバの連続出力電流値を5A以内とする必要があります。（ドライバ許容：6.8A）

■外形図



大推力タイプ NVA-BL型



■定格・仕様

モーター型式	NVA-BL	F00A2B	G00A2B	H00A2B
定格推力	N	540	720	900
最大推力	N	1620	2160	2700
定格出力	W	1.6	2.2	2.7
定格電流	A	9.3	12.5	15.5
最大速度	m/sec	3.0 (モータ特性図参照) ※1		
電源電圧仕様	ACV	200		
コイルユニット型式	CLV-BL	F00A2B	G00A2B	H00A2B
マグネットベース型式	MBV-BL	M00B (96mm) / R00A (144mm) より選択		
組合せ	VCⅡシリーズ	NCR-□D	A□A2A-152D	A□A2A-222D
ドライバ	VPSシリーズ	NCR-DC	□0A2B-162□	-

- ※ 上記仕様は周囲温度25℃で、コイルユニットにヒートシンク（アルミ板）を取り付け、動作した際の値となります。
ヒートシンクサイズ (mm) 450×450×15 (NVA-BLF00A2B型)
700×500×15 (NVA-BLG/BLH00A2B型)
- ※1 モータとしての最高速度となり、実際の速度はセンサ分解能に依存します。（P.17 各リニアエンコーダユニットの分解能と速度の関係の表をご参照ください。）

■外形図

