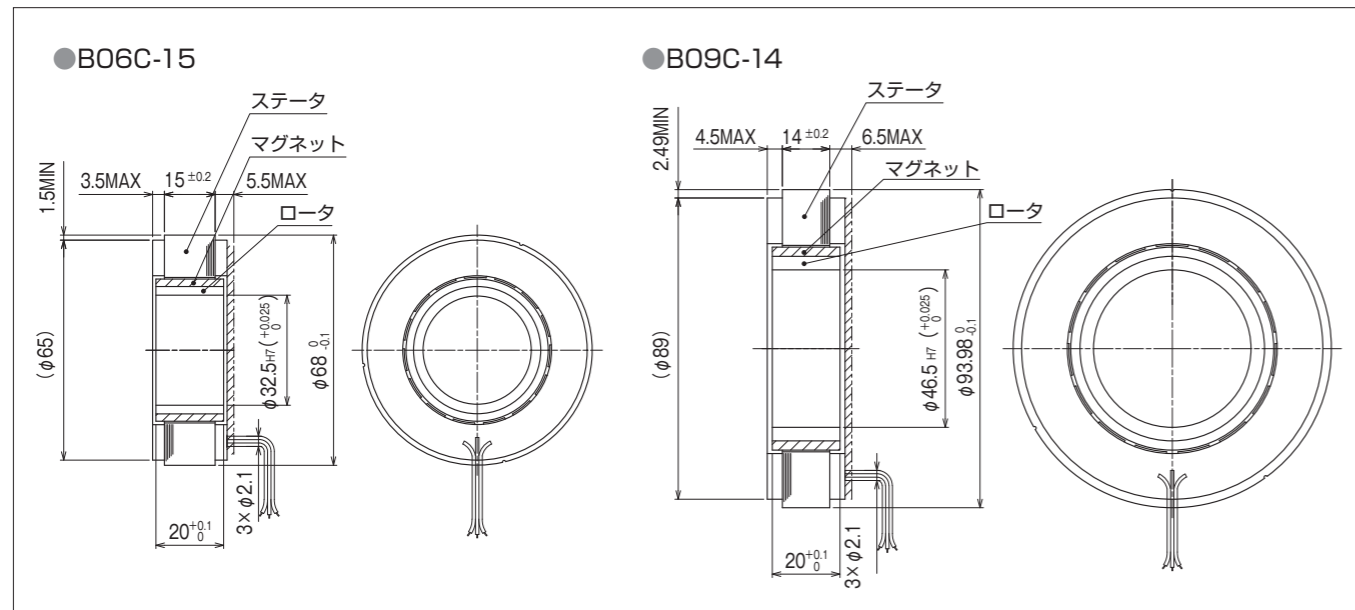


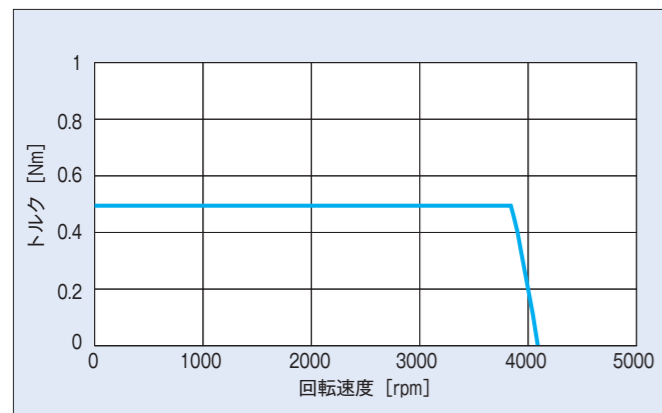
フレームレスモータ B06C-15・B09C-14

寸法図



回転トルク特性

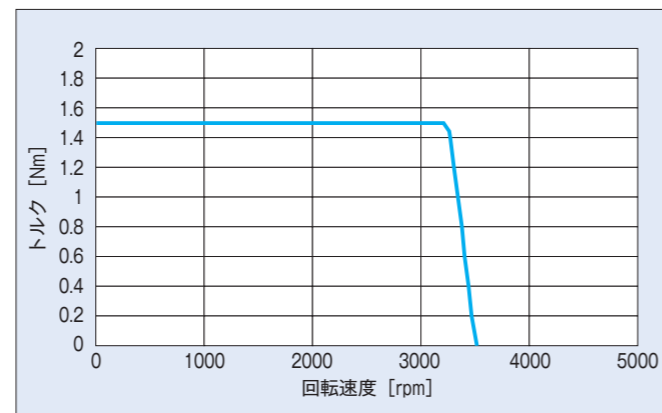
●B06C-15 回転トルク曲線



シミュレーション条件

- ・連続定格トルクを表しています。
- ・放熱条件：自然放熱
- ・環境温度：25℃
- ・到達温度：85℃(モータ外筒)
- ・供給電源：端子間 48V 以上
- ・電 流：5.4A

●B09C-14 回転トルク曲線



シミュレーション条件

- ・連続定格トルクを表しています。
- ・放熱条件：自然放熱
- ・環境温度：25℃
- ・到達温度：85℃(モータ外筒)
- ・供給電源：端子間 48V 以上
- ・電 流：14.4A

新明和工業株式会社

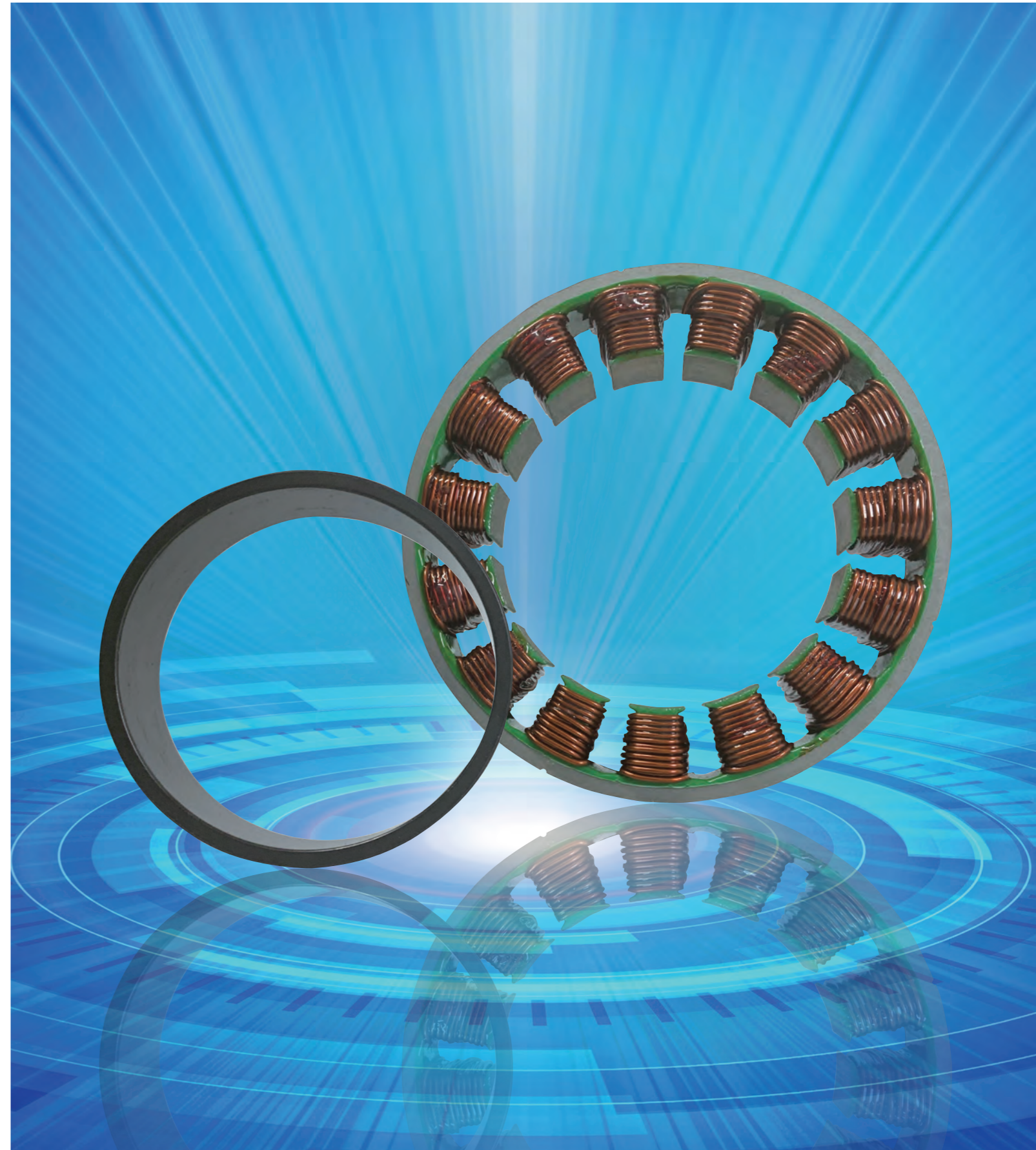
●製品に対するお問い合わせ先

新明和工業株式会社 産機システム事業部
線処理システム本部 自動機グループ

〒665-0052 兵庫県宝塚市新明和町1-1

Tel:0798-54-1834 Fax:0798-54-1849

ホームページアドレス：<https://www.shinmaywa.co.jp/dd/index.html>



B06C-15 B09C-14

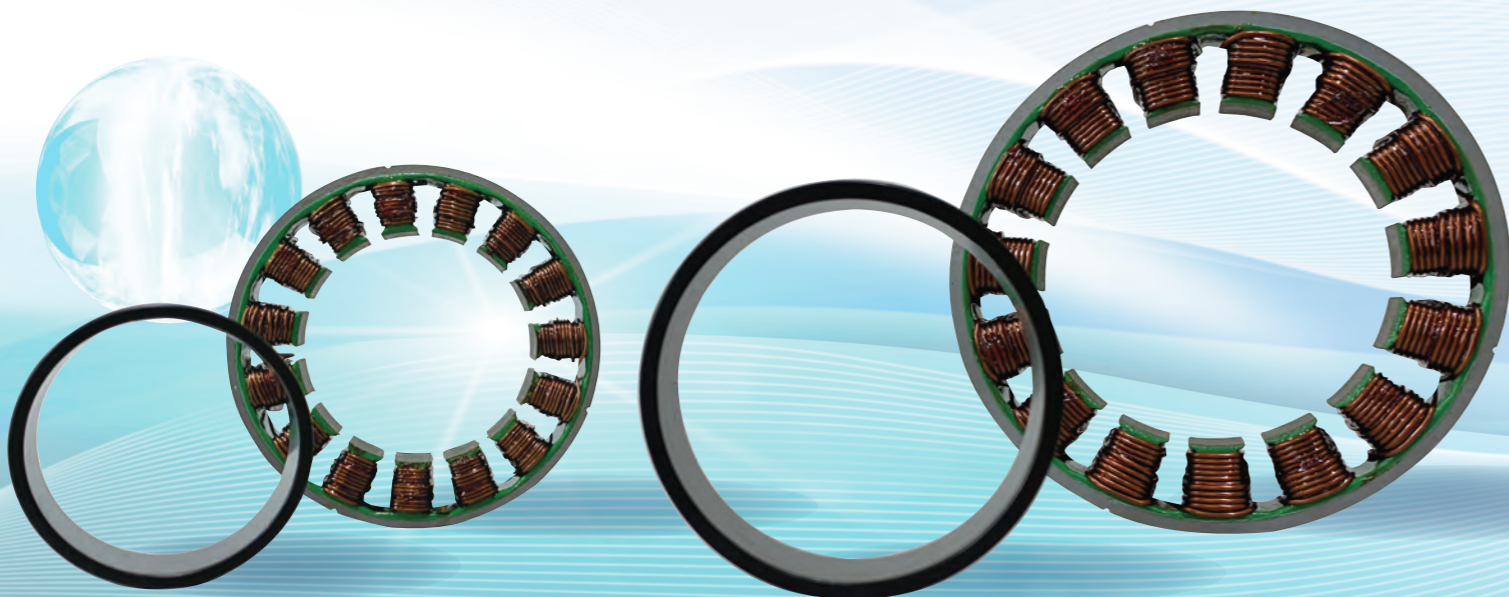
「フレームレスモータ」で、新たに量産仕様の2機種を開発!!

高性能を維持しつつ、市場が求める 薄型化・軽量化・低価格化を実現!!

人手不足など背景に需要が増える協働ロボット関節用、パワーアシストスーツ、自動搬送ロボットなど作業環境の改善に貢献します。

新型となる「B06C-15」「B09C-14」は、協働ロボット関節駆動やウェアラブル（アシスト VR）用のアクチュエーターに搭載するモータとして、市場が求める「大中空」「低扁平」「軽量」を同時に満たしつつ、「低価格」での提供を目指して開発したもので、従来型の設計構造を見直すとともに、製造工程の一部を自動化することで、性能の向上と低価格化（従来型比で最大 50%）共に反映した製品化に成功しました。

これまで、産業ロボットは一般的に人の作業と分離した環境で使用されてきましたが、近年の規制緩和や安全技術の進化に伴い、人と同じ作業スペースで“働く”ことを前提とした協働ロボットが登場し、昨今の人手不足解消を目的に導入する法人が増加傾向にあります。当社では従来、お客さまが求める細かな仕様を反映した高精度モータをオーダーメイドで提供してきましたが、こうした背景を受け、量産仕様の産業ロボット分野向けモータ 2 機種を新たに開発し、ラインアップを拡充しました。



Point 1 大中空、低扁平で高出力を実現

- モータの内部に配線等を通せるよう、従来型より広い空間「大中空」（外径比最大「B09C」12.5%、「B06」36% 増）を確保しました。
- ロボットの関節の出っ張りが目立たないよう、従来型比 75% の薄型形状を実現しました。

Point 2 軽量化を実現

- ロボットの可搬重量増加を視野に、モータ構造の変更と形状の最適化により軽量化を実現しました。（従来型より最大「B09C」で 12% 減、「B06C」で 20% 減）

Point 3 幅広いニーズに応える

- ロボット関節駆動用アクチュエーター
- 小型ローバ AGV、RGV 用アクチュエーター
- ウェアラブル（アシスト VR）用アクチュエーター
- 薄型位置決めステージ用アクチュエーター

Point 4 仕様

	B06C-15	B09C-14
ステータ外径	φ68	φ94
全長	25mm	25mm
ロータ最大中空径	φ32.5	φ46.5
極数	16	16
電源電圧 *1, 2	DC48V	DC48V
定格回転速度 *3	最大 3750rpm	2200rpm 以上
トルク定数 20℃ *4	0.1146	0.1361
定格トルク *5	0.49Nm(5.4A)	1.49Nm(14.4A)
定格出力	190W	340W

- *1：モータ端子間印加電圧となります（ドライバ電圧降下は含まず）。
- *2：3 相 AC200V までのサーボドライバと組合せ可能です。
- *3：モータ端子間印加電圧 DC48V 時の値となります。
- *4：波高値、端子間での計算値となります。
- *5：定格の温度を 60℃に設定しています。
- *6：電流は波高値を示します。
- *7：オプションでホール IC、温度サーマル搭載可能です。

