2015 年 4 月 23 日

報道関係者各位

〒170-8451 東京都豊島区南大塚3-33-1
山洋電気株式会社
広報部　部長　塚田 明
TEL（03）5927 1040（直通）

EtherCAT インタフェース搭載
多軸サーボアンプを開発

山洋電気株式会社(社長 山本茂生，資本金 99 億円)は，サーボシステム「SANMOTION R ADVANCED MODEL」のラインアップを拡充し，EtherCAT インタフェースを搭載した多軸サーボアンプを開発しました。

DC 電源の 4 軸一体型サーボシステムです。チップマウンタ，半導体製造装置，搬送装置などに最適です。

【特長】

１．高速フィールドバスEtherCATインタフェース搭載

通信速度 100Mbps，最短通信周期 125μsec の高速通信により，位置・速度などの指令がより細分化され，装置の動作がスムーズになります。

２．小型

4軸一体型ですので，小型・省スペースです。チップマウンタなど実装スペースが限られている装置に最適です。

３．省エネルギー

発生した回生電力を他のモータの電力として使用することができます。装置の省エネルギー化に貢献します。

【仕様】

構造	エンクロージャタイプ
入力電源	制御電源:DC24V±10%，主回路電源： DC48V±10%
外形寸法	W50mm x H200mm x D130mm
制御軸数	最大 4 軸（EtherCAT インタフェース）
1 軸あたりの出力容量	型番 RF2J24A0HL5： 20W～30W/軸 型番 RF2K24A0HL5： 20W～200W/軸
アンプトータル出力容量	型番 RF2J24A0HL5： 120W 以下 型番 RF2K24A0HL5： 300W 以下
デバイスプロファイル	CAN application protocol over EtherCAT（CoE）
安全機能	ハードウェアゲートオフ
同期機能	制御ユニット内で各軸のエンコーダ信号をフィードバックし， サーボモータのタンデム運転が可能

入力電源（主回路電源）DC24V 仕様をご要望の場合は，お問い合わせください。

【用途】

チップマウンタ，半導体製造装置，搬送装置など

【発売予定日】

2015 年 5 月 25 日

【価格】

オープンプライス

【写真】



リリースに記載されている内容はすべて，2015 年 4 月 23 日現在の実績です。

〒170-8451 東京都豊島区南大塚 3-33-1
山洋電気株式会社
営業本部　副本部長　佐藤 良
広報部　部長　塚田 明
TEL（03）5927 1040 FAX（03）5952 1603