

DD-LT18

大口径型

薄型

■型号项目 DD — LT18 — 200 — 360 — T2

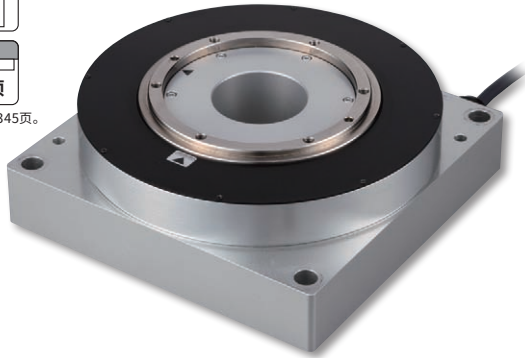
系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达功率 — 动作范围 — 适用控制器 — 电缆长

S:标准(17bit) AI:分度盘绝对型 200:200W 360:360度 T2:SCON XSEL-P/Q XSEL-RA/SA 注.LT18P时仅SCON N:无 S:3m M:5m X□□:指定长度

※不附带控制器。
※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323
特规对应 ▶ 1-357

POINT 选型注意

- (注1) () 内为最大速度。若移动距离较短, 则可能无法达到最大速度。
- (注2) 以额定转速1天动作8小时, 无冲击且顺畅运行的情况下, 寿命可达5年时的负载能力。
- (注3) 电缆限长为30m。指定长度请以m单位填写。(例: X08 = 8m)
- (注4) 脉冲串控制与MECHATROLINKIII控制时, 无法使用分度盘绝对型。(1-489参考)
- (注5) 分度盘绝对型中使用XSEL时, 仅可进行择近控制, 敬请注意。

型号/性能

编码器种类	型号	马达功率(W)	动作范围(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	额定扭矩(N·m)(※2)	瞬时最大扭矩(N·m)	允许转动惯量(kg·m ²)	转子(kg·m ²)
17bit 分度盘绝对型	DD-LT18S-AI-200-360-T2-①	200	0~359.999度	1~1080 (1~1800)	8.4	25.2	0.6	0.001984
17bit 多旋转绝对型	DD-LT18S-AM-200-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit 分度盘绝对型	DD-LT18P-AI-200-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多旋转绝对型	DD-LT18P-AM-200-360-T2-①		最大±2,520度					

记号说明 ① 电缆长

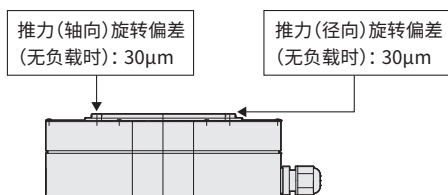
(※1) SCON与XSEL中的最小分辨率各不相同。详情请参考使用说明书。
(※2) 安装于本公司额定散热板时的特性。详细内容请浏览第1-351页。

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	S(3m) M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m) X11(11m)~X30(30m)

※维护保养用的电缆请参考1-272页。

输出轴跳动



各型号规格

	分度盘型	多旋转绝对型
原点复位	无需	无需
无限旋转	○	×
绝对型用电池	无需	必需

共通规格

项目	内容
驱动方式	直接驱动
重复定位精度	17bit: ±0.0055度(±19.8秒) 20bit: ±0.00103度(±3.7秒)
分度精度 ※1	17bit: ±0.01249度(±45秒) 20bit: ±0.00833度(±30秒)
允许负载力矩(注2)	80N·m
编码器分辨率	17bit: 131,072 pulse/rev 20bit: 1,048,576 pulse/rev
允许轴向负荷(注2)	正向: 3100N 逆向: 250N
基座材质	铝
适用环境温度、湿度	0~40°C、20~85%(无结露)
本体质量	6.2kg

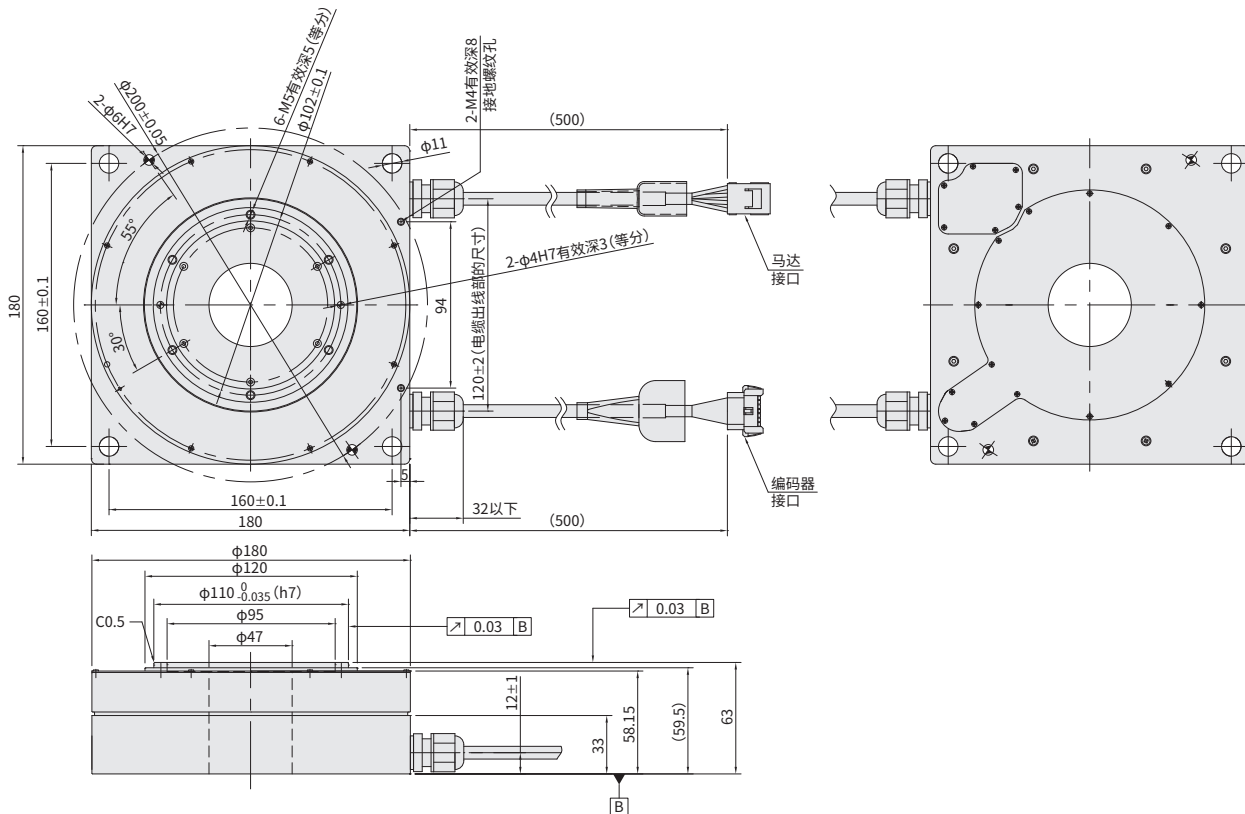
※1 连接SCON-CB/LC时可适用分度精度。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



※1 上图旋转部位置即为原点位置。



伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

DD系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1	单相 AC200V	—	—	●	MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP	512 (现场网络规格为768)	→6-127
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●	注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请请参考页确认。	55000 (根据型号而有所差异)	→6-205

※DD-□18P仅可使用SCON。 ※控制器选择上的注意事项请参考1-491。

DD-LH18

大口径型 高扭矩型

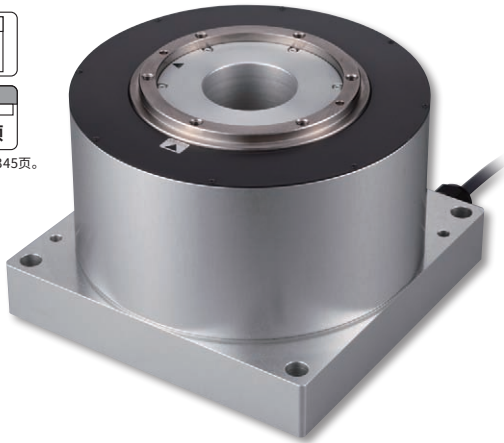
■型号项目 **DD** - **LH18** - - **600** - **360** - **T2** -

系列 — 类型 — 编码器种类 — 马达功率 — 动作范围 — 适用控制器 — 电缆长
 S:标准(17bit) AI:分度盘绝对型 600:600W 360:360度 T2:SCON N:无
 P:高分辨率(20bit) AM:多旋转绝对型 XSEL-P/Q XSEL-RA/SA M:5m
 注:LH18P时仅 X□□:指定长度
 SCON

※不附带控制器。
 ※型号项目的详细内容请参考第1-265页。



※安装方法请参考1-345页。



技术资料 ▶ 1-323
 特规对应 ▶ 1-357

POINT
 选型注意

- (注1) 若移动距离较短,则可能无法达到最大速度。
- (注2) 以额定转速1天动作8小时,无冲击且顺畅运行的情况下,寿命可达5年时的负载能力。
- (注3) 电缆限长为30m。指定长度请以m单位填写。(例:X08 = 8m)
- (注4) 脉冲串控制与MECHATROLINKIII控制时,无法使用分度盘绝对型。(1-489参考)
- (注5) 分度盘绝对型中使用XSEL时,仅可进行择近控制,敬请注意。

型号/性能

编码器种类	型号	马达功率(W)	动作范围(度)(※1)	速度(注1)(度/s)	额定扭矩(N·m)(※2)	瞬时最大扭矩(N·m)	允许转动惯量(kg·m ²)	转子(kg·m ²)
17bit 分度盘绝对型	DD-LH18S-AI-600-360-T2-①	600	0~359.999度	1~1440	25	75	1.8	0.0106
17bit 多旋转绝对型	DD-LH18S-AM-600-360-T2-①		最大±9,999度					
20bit 分度盘绝对型	DD-LH18P-AI-600-360-T2-①		0~359.999度					
20bit 多旋转绝对型	DD-LH18P-AM-600-360-T2-①		最大±2,520度					

记号说明 ① 电缆长

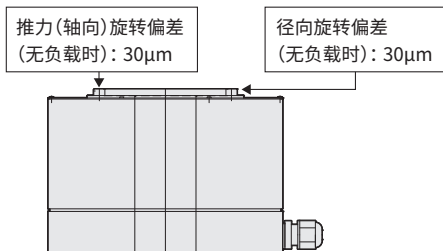
(※1) SCON与XSEL中的最小分辨率各不相同。详情请参考使用说明书。
 (※2) 安装于本公司额定散热板时的特性。详细内容请浏览第1-351页。

① 电缆长

种类	电缆记号
标准型	S(3m) M(5m)
指定长度	X06(6m)~X10(10m) X11(11m)~X30(30m)

※维护保养用的电缆请参考1-272页。

输出轴跳动



各型号规格

	分度盘型	多旋转绝对型
原点复位	无需	无需
无限旋转	○	×
绝对型用电池	无需	必需

共通规格

项目	内容
驱动方式	直接驱动
重复定位精度	17bit:±0.0055度(±19.8秒) 20bit:±0.00103度(±3.7秒)
分度精度 ※1	17bit:±0.01249度(±45秒) 20bit:±0.00833度(±30秒)
允许负载力矩(注2)	80N·m
编码器分辨率	17bit:131,072pulse/rev 20bit:1,048,576pulse/rev
允许轴向负荷(注2)	正向:3100N 逆向:250N
基座材质	铝
适用环境温度、湿度	0~40°C、20~85%(无结露)
本体质量	13.2kg

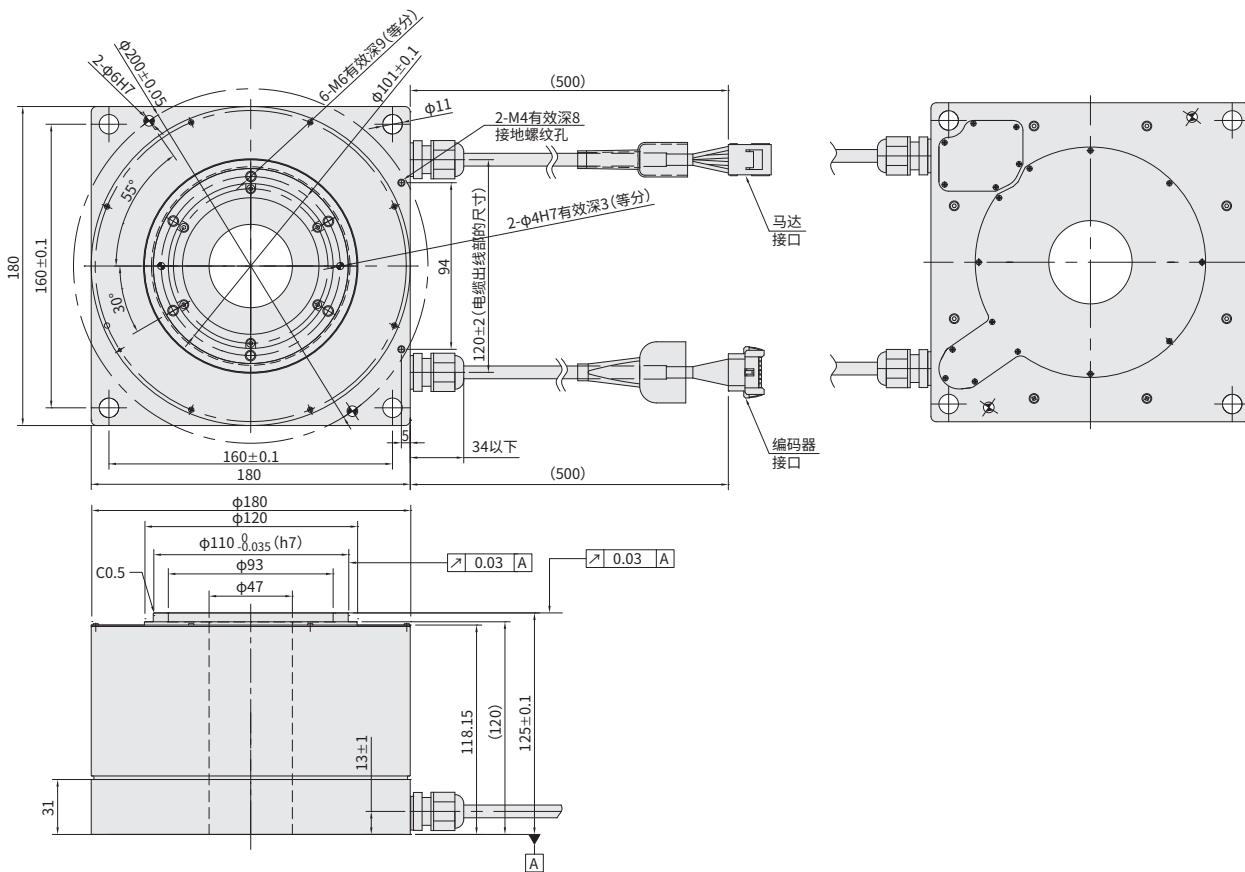
※1 连接SCON-CB/LC时可适用分度精度。

尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。
www.iai-robot.co.jp



※1 上图旋转部位置即为原点位置。



伺服压力机

夹爪型、旋转型

其他

RCP4

RCP2

RCD

RCS2

DDA

DD

RS

适用控制器

DD系列的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法			现场网络※可选	最大定位点数	参考页
				定位	脉冲串	程序			
SCON-CB/CGB		1	单相 AC200V	●	●	—	DeviceNet CC-Link CompoNet MECHATROLINK EtherCAT EtherNet/IP 注 根据控制器类型不同, 可选用的现场网络种类也不同。 详情请请参考页确认。	512 (现场网络规格为768)	→6-101
SCON-LC/LCG		1	单相 AC200V	—	—	●		512 (现场网络规格为768)	→6-127
XSEL-P/Q/RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	—	—	●		55000 (根据型号而有所差异)	→6-205

※DD-□18P仅可使用SCON。 ※控制器选择上的注意事项请参考1-491。