

Life with Robot!
Not a dream anymore



DST ROBOT
**PRODUCT
CATALOG**
2 0 1 6

제조업용 로봇

About DST ROBOT



2015

- Company name changed to DST ROBOT

2014

- Released 'DRA' series, newly developed Cartesian robot.

2013

- Released the LTR for 6G generation (Vacuum Robot)

2012

- Released the New SCARA
- Released Robot Controller (iM-U series)
- Awarded President's Award in 'Korea Robot Award' (Intelligent Robot)

2011

- Completed the construction of Cheonan Factory
- Company name changed into DONGBU ROBOT

2010

- Released the mobile platform Romeo
- Released the Genibo-edu for children's education
- Released the LTR for 8G generation
- Released the Encoder stepper type DTR
- A Member of DONGBU group's affiliated companies
- Acquired AITEC (Japan).

2009

- Released Articulated coating robot for Smart phone

2008

- Released 3 models of the small clean room SCARA (DSMC series)
- Released the nut inserting robot

2007

- Released 5 models of new Desktop robots (New DTR series)
- Changed company name to DASA ROBOT Co., Ltd.
- Released the robot Dooly for public service
- Awarded from MIC for the robot Genibo (Entertainment robot)

2006

- Awarded Company technology appraisal part from MCIE
- Awarded 2006 Venture design from KIDP
- Listed on KOSDAQ (First as robot maker)

2005

- Released the Wafer Handler robots (Nano spin)
- Awarded for a superior venture company from MCIE

2004

- Released new models of SCARA (New DSM series)
- Partnership agreement for the intelligent robots development with MIC and MCIE
- Agreement for the semiconductor system development with MCIE

2003

- Opened Dasa-Shanghai coporation in Shanghai, China
- ISO9001:2000 Certified
- Selected as INNO-BIZ company

2002

- Recognized as the best Venture company by FIC
- Received GD certification from SMBA
- Received the Prime Minister's Award for Superior Capital Redevelopment

2001

- Released Servo & Step Controller (iMS-Jp, iM-Σ series)
- ISO9001 certified
- Selected as Technology innovation company by SMBA
- Single axis controller (iMS-Jp series) CE certified

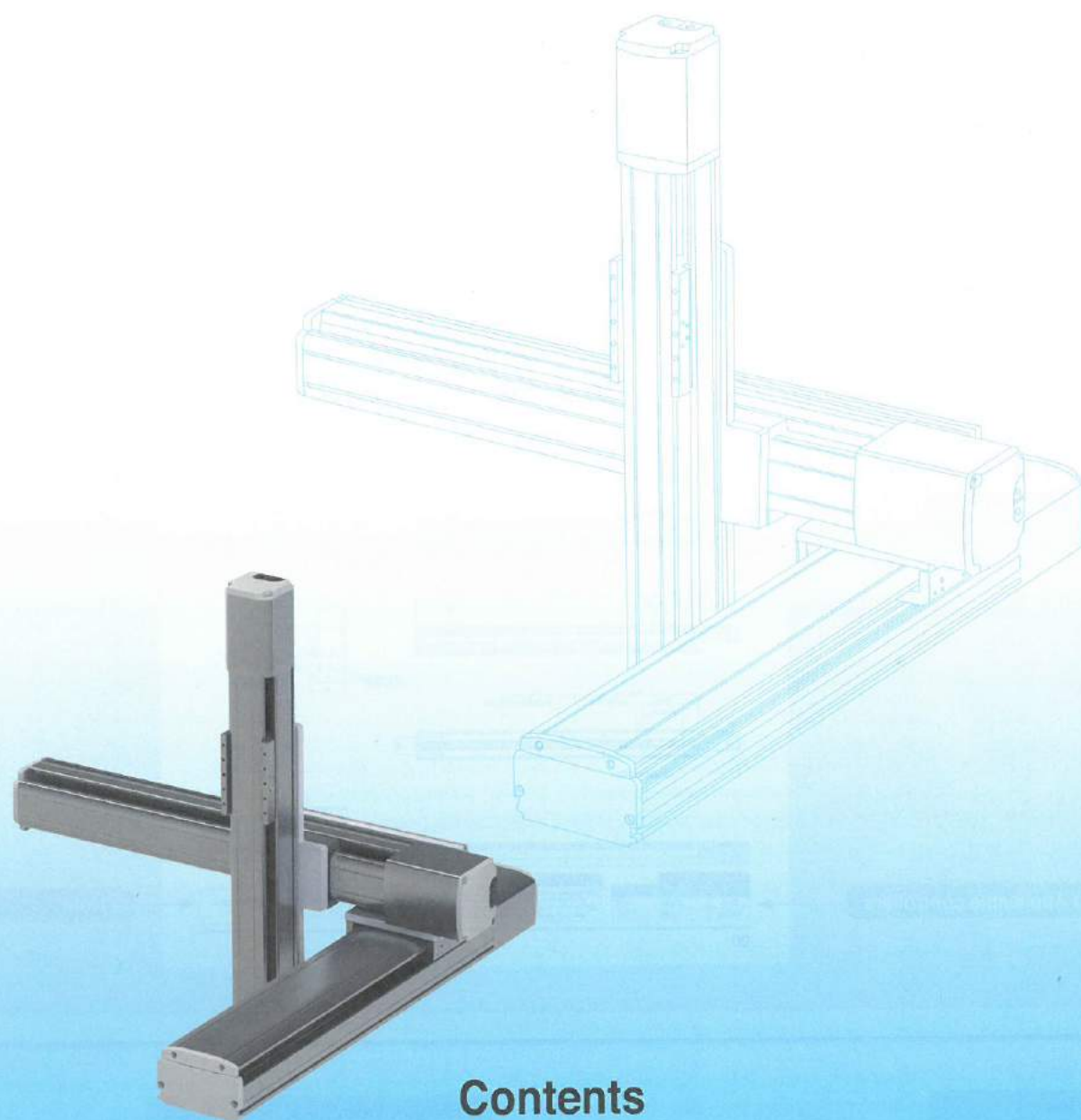
2000

- Released 5 models of Cartesian robots (DRM series)
- Established R&D center
- Released 3 models of SCARA (DSM series)

1998-1999

- Released 3 models of Desktop robot (DTR series)
- Provide Motion controller to Mirae Coporation
- Established DASA TECH Co., Ltd.
- Provided Robot controller to LGIS

New! CARTESIAN ROBOT / DRA series



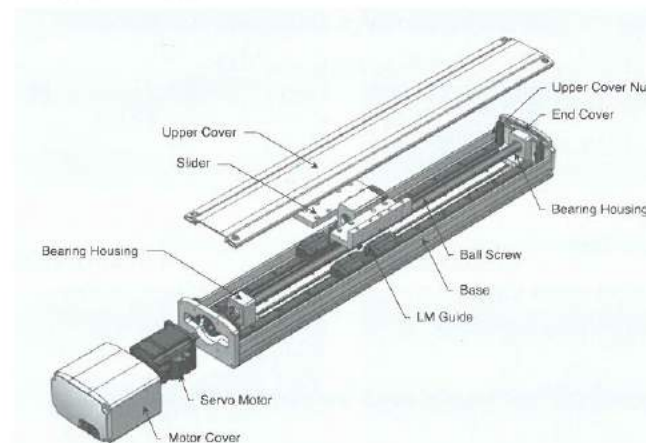
Contents

Feature	11 _ 13
Ordering Model	14
Model List	15
Specification Table	16 _ 19
DRA Series - Ballscrew type	20 _ 33
DRA(P)70A,B ~ DRA(P)200A,B	

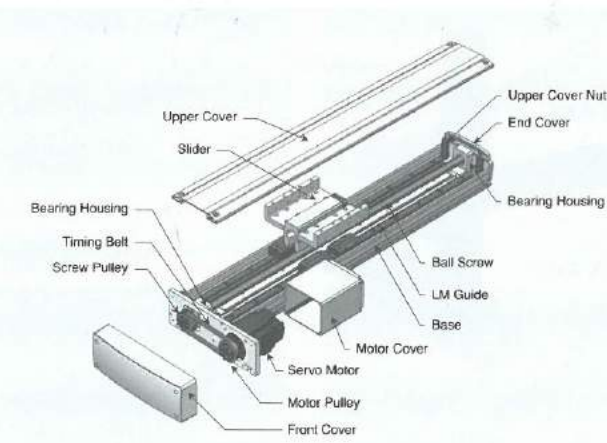
Feature

1. Structure

Straight(In-Line) type



Parallel(side mount) type



2. Feature (특장점)

- 기존 자사 제품 대비 Compact한 전장, Down sizing
ex1) DRA70 (100mm 축소), DRA120 (105mm 축소)
ex2) Down sizing (DRM80 → DRA70, DRM130 → DRA120, DRM160 → DRA140)
- 기존 자사 제품 대비 고강성 구조 실현
- 중대형 제품군(DRA175, 200)에서 기존 제품 대비 낮은 높이 → 공간 효율성 증대
- 소형 제품군(DRA70, 90)바디 강성 향상, 최대 스트로크 확대, 타사 대비 낮은 높이
- 소형제품군의 측면 User slot rail 채용
- 우수한 소음 특성
- 투명 병렬커버 기본 채용



- 유지보수 편의성 증대 - 어퍼커버 분리 편리성 확보



- 유지보수 편의성 증대 - 유지 슬롯홈 너트 삽입 용이



- 어퍼커버 강성 대폭 증대 - 처짐 및 파손방지



- 로봇의 취부 상부/하부 고정방식 공용화



- 유지보수가 편리한 내부 케이블 처리 구조

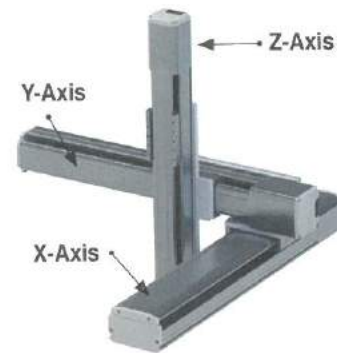


- 그리스 외부주입구조 기본 채용



3. X, Y, Z -Axis Naming & Parallel type

1) X,Y, Z Axis - X,Y and Z axes are combined together depending on combination. Moment is useful as a reference for assembly.
(X,Y,Z축 조합 요청에 따라 구성될 수 있습니다. 모멘트는 조합 예시를 참조합니다.)



- ▶ X-Axis : X-axis is fixed to the worktable and payload weigh down horizontally on X-axis.
(X축 : X축은 작업테이블에 고정되며, 수평상태에서 작용되는 하중을 지지한다.)
Payload = Y&Z-Axis weight + Tool + work Weight.
(가반하중은 Y&Z축의 자중 + 작업대상물 + 툴의 무게)
- ▶ Y-Axis : Wallmounted Payload
(Y축 : 벽걸이형태에서 작용되는 하중)
Payload = Z-Axis weight + Tool + work Weight.
(가반하중은 Y&Z축의 자중 + 작업대상물 + 툴의 무게)
- ▶ Z-Axis : Tool is moving up and down and Payload weigh down on vertically on Z-axis.
(Z축 : 툴과 작업대상물이 수직으로 작용되는 하중)



Type : S



Type : LP



Type : RP



Type : BP

4. Controller

Single axis controller and Multi axes Controller are applicable.

Controller	Model	Type	Number of controlled axis	Page
	IMS-Jp	Single axis Controller	1 axis	166
	IM-U	Multi axes Controller	2~8 axes	172

New Ballscrew Type

DRA 70~200 A(B)

■ DRA70A(B)-S



■ DRA90A(B)-S



■ DRA120A(B)-S



■ DRA140A(B)-S



■ DRA70A(B)-P



■ DRA90A(B)-P



■ DRA120A(B)-P



■ DRA140A(B)-P



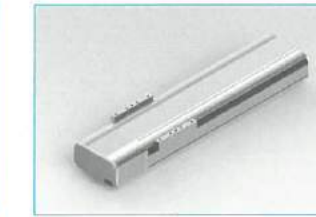
■ DRA140C(D)-S



■ DRA170A(B)-S



■ DRA200A(B)-S



■ DRA140C(D)-P



■ DRA170A(B)-P



■ DRA200A(B)-P



Ordering Model

1	2	3	4	5	6	7	8	9
Series	Base width	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	70	A	- S	- 100	- I	- 10	- ST50	- S1

1 Series

New!

Name of series : DRA series is New Cartesian Robot

DRA : New Cartesian Robot, Single axis, High stiffness, Compact Design

DRAP : New Cartesian Robot, Single axis, High stiffness, Compact Design High Precision

2 Base width

The base width of each models

3 Type 1

Models type of DRA series

A, B, C, D

* This rule does not apply to DRM Series

4 Type 2

The type of actuator or drive

S : Ballscrew, Straight type (Motor in-Line type)

LP : Ballscrew, Left side parallel type (Motor side mount-Left)

RP : Ballscrew, Right side parallel type (Motor side mount-Right)

BP : Ballscrew, Rear side parallel type (Motor side mount-Bottom)

SD : Ballscrew, Dual Slider, Straight type (Motor in-line type)

DL : Ballscrew, Dual Slider, Left side parallel type (Motor side mount-Left)

DR : Ballscrew, Dual Slider, Right side parallel type (Motor side mount-Right)

B : Belt, Deceleration by Pulley

BG : Belt, Deceleration by Reducer, top side parallel type

R : Rack & Pinion

G : Guide(Slave)-axis

*Guide-axis model includes series, base width, type, and stroke in the ordering model (Ex: DRA70-G-400)

5 Motor

Motor capacity(W)

(Ex : 100 = 100W) / 100B = 100W(Brake)

6 Encoder

A : Absolute Encoder

The current slider position will be retained even after the power is turned off, so origin return is not required when the power is turned on.

I : Incremental Encoder

The slider position data will be cleared once the power is turned off, so origin return is required whenever the power is turned on.

7 Lead

The speed of Ballscrew type is decided by lead length and the speed of belt type is decided by reduction gear rate.

(Ex : 05=Lead 5mm)

* 3,000RPM is maximum speed of the standard servo motor. Speed is different by payload and operation conditions.

8 Stroke

The operation range of cartesian robot

(Ex : ST300=300mm)

9 Option

The Options to be equipped on the robot

* Sensor Option

S1 : In the robot by magnetic sensor

S2 : In the robot by magnetic sensor. Org

S3 : External photo sensor 3

* ETC Option

K : K1 seal grease for the LM guide

R : Retainer seal grease for the LM guide

Model List

New!

DRA Series

Ballscrew type(Single slider)

Series	Base width	Type 1	-	Type 2	-	Motor	-	Encoder	-	Lead	-	Stroke	-	Option	
DRA DRAP	70	A, B	-	S LP RP BP	-	100	-	I A	-	05 / 10 / 20	-	50 ~ 700	S1 ~ S3	-	K R
	90		-		-	200	-		05 / 10 / 20 / 30	-	50 ~ 1500	-			
	120		-		-	400	-		05 / 10 20 / 30 / 40	-	50 ~ 1500	-			
	140	A, B	-		50 ~ 2000					-					
	C, D	-	50 ~ 1500		-										
		-	50 ~ 2000		-										
	170	A, B	-		750	-	50 ~ 2000		-						
200	-		750~1000	-											

Specification Table

Ball screw type(In-Line)

Single slider	Stroke(mm), maximum speed(mm/s)																										Lead (mm)	Rated speed (mm/s)	Motor (W)	Payload at rated acceleration (kg)		Payload by acceleration(kg)								
Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000		2100	2200	2300	2400	2500		Rated speed (mm/s)	Motor (W)	Horizontal	Vertical	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G	
DRA-70A-S	250					230	180																				5	250	100	30	17	30	26	23	-	-	-	-	-	
	500					480	370																				10	500	100	28	9	19	16	14	-	-	-	-	-	
	1000					950	740																					20	1000	100	11	3	11	9	8	7	6	6	5	5
DRA-70B-S	250					200	160																				5	250	100	30	17	30	26	23	-	-	-	-	-	
	500					420	330																				10	500	100	28	9	19	16	14	-	-	-	-	-	
	1000					830	650																					20	1000	100	11	3	11	9	8	7	6	6	5	5
DRA-90A-S	250					210	170	140	120	100	80	70	60	60													5	250	200	55	32	55	55	55	-	-	-	-	-	
	500					430	340	280	230	200	170	150	130	110													10	500	200	41	19	41	41	41	-	-	-	-	-	
	1000					870	690	570	470	400	340	300	260	230													20	1000	200	34	8	34	34	29	26	23	21	19	17	
	1500					1300	1040	850	710	600	510	450	390	340														30	1500	200	14	4.5	14	14	14	13	11	10	9	8
DRA-90B-S	250					230	180	150	120	100	90	80	70	60	50												5	250	200	55	32	55	55	55	-	-	-	-	-	
	500					460	370	300	250	210	180	150	130	120	100												10	500	200	41	19	41	41	41	-	-	-	-	-	
	1000					940	750	610	500	420	360	310	270	240	210												20	1000	200	34	8	34	34	29	26	23	21	19	17	
	1500					1410	1120	910	760	640	540	470	410	360	320													30	1500	200	14	4.5	14	14	14	13	11	10	9	8
DRA-120A-S	250					220	180	140	120	100	90	70	70	60													5	250	200	80	29	80	80	80	-	-	-	-	-	
	500					440	350	290	240	200	170	150	130	120													10	500	200	60	14	60	60	60	-	-	-	-	-	
	1000					900	720	590	490	410	350	300	270	230													20	1000	200	32	3	32	29	24	21	19	17	15	13	
	1500					1360	1080	880	730	620	530	460	400	350														30	1500	200	10	-	12	12	10	8	7	6	5	4
DRA-120B-S	250					200	160	130	110	90	80	70	60	50													5	250	200	80	29	80	80	80	-	-	-	-	-	
	500					400	320	260	220	190	160	140	120	110													10	500	200	60	14	60	60	60	-	-	-	-	-	
	1000					800	650	530	450	380	330	280	250	220													20	1000	200	32	3	32	29	24	21	19	17	15	13	
	1500					1210	970	800	670	570	490	430	370	330														30	1500	200	10	-	12	12	10	8	7	6	5	4
DRA-140A-S	250					210	170	140	120	100	80	70	60	60													5	250	400	120	28	120	120	120	-	-	-	-	-	
	500					430	340	280	230	200	170	150	130	110													10	500	400	100	36	100	100	100	-	-	-	-	-	
	1000					870	700	570	480	400	340	300	260	230													20	1000	400	65	14	46	46	46	-	-	-	-	-	
	1500					1310	1050	860	710	600	520	450	390	350														30	1500	400	27	7	27	27	27	26	23	21	19	17
DRA-140B-S	250					230	180	150	120	100	90	80	70	60	50												5	250	400	120	28	120	120	120	-	-	-	-	-	
	500					480	370	300	250	210	180	150	130	120	100												10	500	400	100	36	100	100	100	-	-	-	-	-	
	1000					940	740	600	500	420	360	310	270	240	210												20	1000	400	65	14	46	46	46	-	-	-	-	-	
	1500					1410	1120	910	750	630	540	470	410	360	320													30	1500	400	27	7	27	27	27	26	23	21	19	17
DRA-140C-S	250					240	200	160	140	120	100	90	80	70	60	70	60	60	50	50							5	250	400	120	34	120	120	120	-	-	-	-	-	
	500					480	400	330	280	240	210	180	160	140	130	110	100	90									10	500	400	100	32	100	100	100	-	-	-	-	-	
	1000					940	770	640	540	470	400	350	310	280	250	220	200	180									20	1000	400	57	10	57	57	56	-	-	-	-	-	
	1500					1470	1200	1000	850	730	630	550	480	430	390	350	310	290										30	1500	400	22	3	24	24	24	24	21	18	16	15
	2000					1960	1600	1330	1130	970	840	730	650	570	510	460	420	380										40	2000	400	9	-	12	12	12	12	12	10	9	8
DRA-140D-S	250					210	170	150	120	110	90	80	70	70	60	50	50	40									5	250	400	120	34	120	120	120	-	-	-	-	-</	

Ball screw type(side mount)

Screwscrew type(side mount)	Single slider	Stroke(mm), maximum speed(mm/s)																									Lead (mm)	Rated speed (mm/s)	Motor (W)	Payload at rated acceleration (kg)		Payload by acceleration(kg)															
	Model	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000		2100	2200	2300	2400	2500							Horizontal	Vertical	0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G				
	DRA-70A-P	250				230		180																						5	250	100	30		17		30	26	23	-	-	-	-	-			
500				480		370																						10	500	100	28		9		19	16	14	-	-	-	-	-					
1000				950		740																						20	1000	100	11		3		11	9	8	7	6	6	5	5					
	DRA-70B-P	250				200		160																						5	250	100	30		17		30	26	23	-	-	-	-	-			
500				420		330																						10	500	100	28		9		19	16	14	-	-	-	-	-					
1000				830		650																						20	1000	100	11		3		11	9	8	7	6	6	5	5					
	DRA-90A-P	250				210		170		140		120		100		80		70		60		60										5	250	200	55		32		55	55	55	-	-	-	-	-	
500				430		340		280		230		200		170		150		130		110										10	500	200	41		19		41	41	41	-	-	-	-	-			
1000				870		690		570		470		400		340		300		260		230										20	1000	200	34		8		34	34	29	26	23	21	19	17			
1500				1300		1040		850		710		600		510		450		390		340										30	1500	200	14		4.5		14	14	14	13	11	10	9	8			
	DRA-90B-P	250				230		180		150		120		100		90		80		70		60		50									5	250	200	55		32		55	55	55	-	-	-	-	-
500				460		370		300		250		210		180		150		130		120		100									10	500	200	41		19		41	41	41	-	-	-	-	-		
1000				940		750		610		500		420		360		310		270		240		210									20	1000	200	34		8		34	34	29	26	23	21	19	17		
1500				1410		1120		910		760		640		540		470		410		360		320									30	1500	200	14		4.5		14	14	14	13	11	10	9	8		
	DRA-120A-P	250				200		160		130		110		90		80		70		60		50										5	250	200	80		29		80	80	80	-	-	-	-	-	
500				390		320		260		220		190		160		140		120		110										10	500	200	60		14		60	60	60	-	-	-	-	-			
1000				800		650		530		450		380		330		280		250		220										20	1000	200	32		3		32	29	24	21	19	17	15	13			
1500				1200		970		800		670		570		490		430		370		330										30	1500	200	10		-		12	12	10	8	7	6	5	4			
	DRA-120B-P	250				220		180		140		120		100		90		70		70		60		50									5	250	200	80		29		80	80	80	-	-	-	-	-
500				440		350		290		240		200		170		150		130		120		100									10	500	200	60		14		60	60	60	-	-	-	-	-		
1000				900		720		580		490		410		350		300		270		230		210									20	1000	200	32		3		32	29	24	21	19	17	15	13		
1500				1350		1080		880		730		620		530		460		400		350		310									30	1500	200	10		-		12	12	10	8	7	6	5	4		
	DRA-140A-P	250				240		190		150		130		110		90		80		70		60		50									5	250	400	120		28		120	120	120	-	-	-	-	-
500				480		380		310		250		210		180		160		140		120		110									10	500	400	100		36		100	100	100	-	-	-	-	-		
1000				980		770		630		520		430		370		320		280		240		220									20	1000	400	65		14		46	46	46	-	-	-	-	-		
1500				1470		1160		940		780		650		560		480		420		380		320									30	1500	400	27		7		27	27	27	26	23	21	19	17		
	DRA-140B-P	250				200		160		130		110		100		80		70		60		50										5	250	400	120		28		120	120	120	-	-	-	-	-	
500				410		330		270		230		190		160		140		120		110		100									10	500	400	100		36		100	100	100	-	-	-	-	-		
1000				830		670		550		460		390		330																																	

DRA-70A-S

DRA70 : Ballscrew type, Base Width 70mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	70A	S	100	I	10	ST50	S3
A: 1Rail 1Block No.15 B: 1Rail 2Block No.15		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	100: 100W 100(B): 100W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm	50: 50mm ~ 750: 750mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 12$ C7	LM Guide	No.15 1Rail 1 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

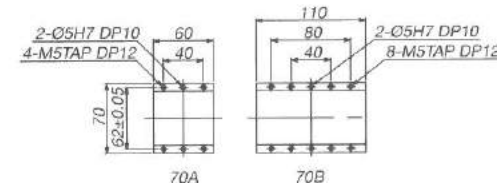
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Payload by acceleration									
			Hor	Ver				Acceleration(G)									
DRA-70A-S-100-L05-□-□	100	5	30	17	400	250	50~750	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp
DRA-70A-S-100-L10-□-□		10	28	9	200	500		30	26	23	-	-	-	-	-	A	6.1
DRA-70A-S-100-L20-□-□		20	11	3	100	1000		19	16	14	-	-	-	-	-	B	71
								11	9	8	7	6	6	5	5	Mr	My

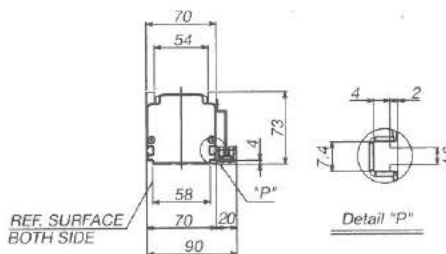
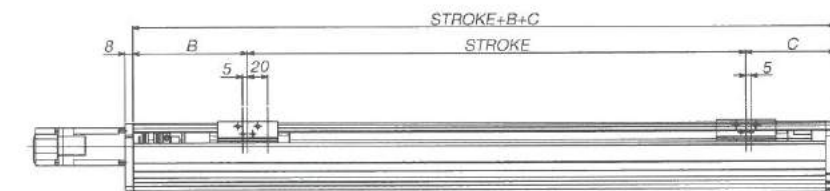
Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke							
		50	100	200	300	400	500	600	750
DRA-70A-S-100-L05-□-□	Speed(mm/s)				250			230	180
DRA-70A-S-100-L10-□-□	Speed(mm/s)				500			480	370
DRA-70A-S-100-L20-□-□	Speed(mm/s)				1000			950	740
Mass(kg)	$\approx 0.005 \times \text{Stroke} + 2.5$	2.7	3	3.5	4	4.6	5.1	5.6	6.1

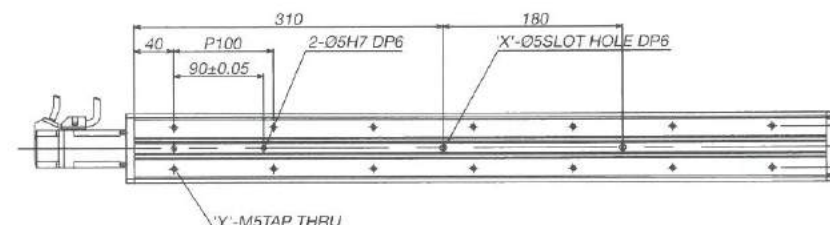
Dimension



Detail "Q"



Detail "P"



*1: Is Brake Motor Dimension

	A	B	C
70A-S	60	115	90
70B-S	110	140	115

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
X	4	0		1		2		3		4		5		6	
Y	4	6		8		10		12		14		16		18	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-70A-P

DRA70 : Ballscrew type, Base Width 70mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	70A	LP	100	I	10	ST50	S3
A: 1Rail 1Block No.15 B: 1Rail 2Block No.15		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	100: 100W 100(B): 100W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm	50: 50mm ~ 750: 750mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 12$ C7	LM Guide	No.15 1Rail 1 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

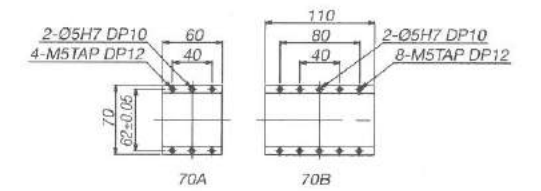
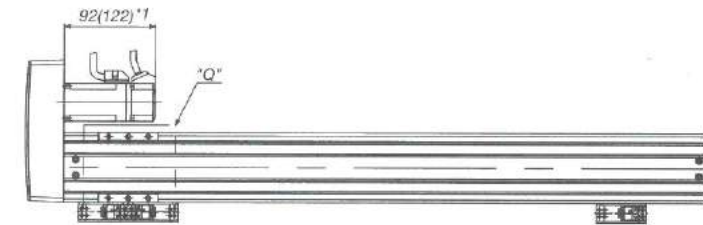
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Payload by acceleration									
			Hor	Ver				Acceleration(G)									
DRA-70A-P-100-L05-□-□	100	5	30	17	400	250	50~750	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp
DRA-70A-P-100-L10-□-□		10	28	9	200	500		30	26	23	-	-	-	-	-	A	6.1
DRA-70A-P-100-L20-□-□		20	11	3	100	1000		19	16	14	-	-	-	-	-	B	71
								11	9	8	7	6	6	5	5	Mr	My

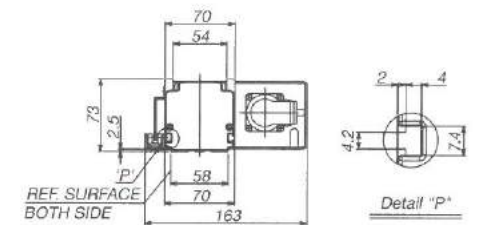
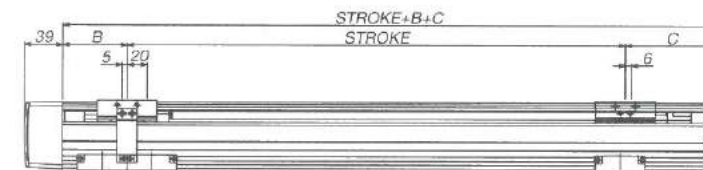
Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke							
		50	100	200	300	400	500	600	750
DRA-70A-P-100-L05-□-□	Speed(mm/s)				250			230	180
DRA-70A-P-100-L10-□-□	Speed(mm/s)				500			480	370
DRA-70A-P-100-L20-□-□	Speed(mm/s)				1000			950	740
Mass(kg)	$\approx 0.005 \times \text{Stroke} + 2.5$	2.7	3	3.5	4	4.6	5.1	5.6	6.1

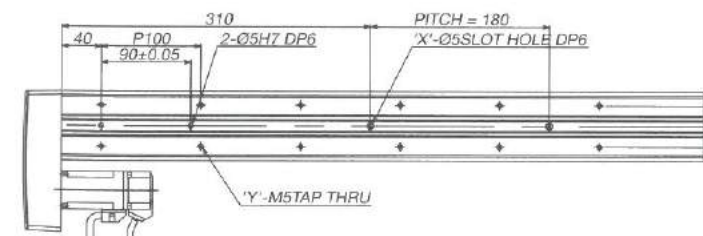
Dimension



Detail "Q"



Detail "P"



*1: Is Brake Motor Dimension

	A	B	C
70A-P	60	65	90
70B-P	110	90	115

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
X	4	0		1		2		3		4		5		6	
Y	4	6		8		10		12		14		16		18	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-90A-S

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 90mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	90A	S	200	I	10	ST50	S3
A: 1Rail 1Block No.20 B: 1Rail 2Block No.20		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	200: 200W 200(B): 200W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm 30: 30mm	50: 50mm 10: 10mm 1500: 1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 15$ C7	LM Guide	No.20 1Rail 1 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

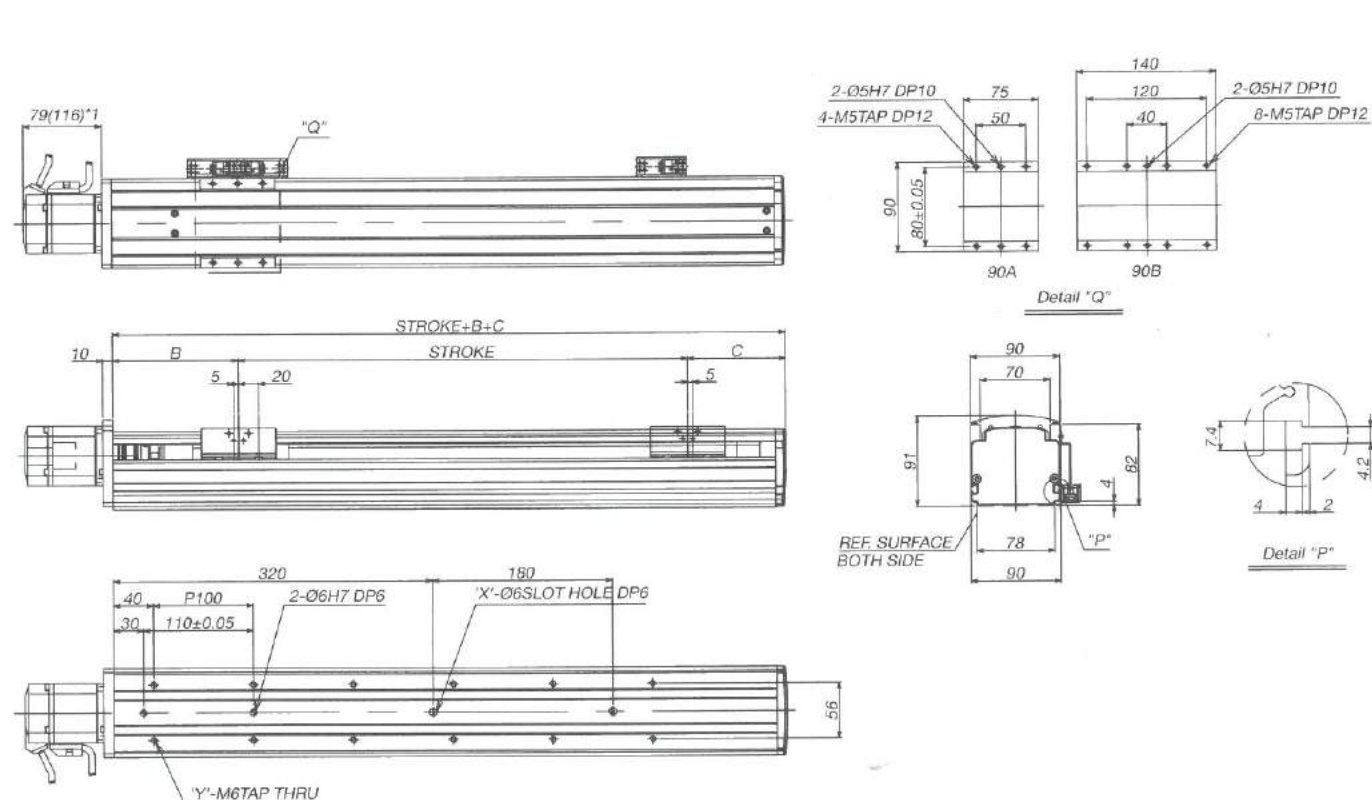
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)								Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My
DRA-90A-□-200-L05-□-□	200	5	55	32	800	250	50	55	55	55	-	-	-	-	-	A	25	14	25
DRA-90A-□-200-L10-□-□		10	41	19	400	500		41	41	41	-	-	-	-	-	B	137	45	137
DRA-90A-□-200-L20-□-□		20	34	8	200	1000	1500	34	34	29	26	23	21	19	17				
DRA-90A-□-200-L30-□-□		30	14	4.5	134	1500		14	14	14	13	11	10	9	8				

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke															
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
DRA-90A-S-200-L05-□-□	Speed(mm/s)	250						210	170	140	120	100	80	70	60	60	
DRA-90A-S-200-L10-□-□	Speed(mm/s)	500						430	340	280	230	200	170	150	130	110	
DRA-90A-S-200-L20-□-□	Speed(mm/s)	1000						870	690	570	470	400	340	300	260	230	
DRA-90A-S-200-L30-□-□	Speed(mm/s)	1500						1300	1040	850	710	600	510	450	390	340	
Mass(kg)	$\approx 0.0076 \times \text{Stroke} + 4.1$	4.5	4.9	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	10.9	11.7	12.5	13.2	14	14.7	15.5

Dimension



*1.() is Brake Motor Dimension

	A	B	C
90A-S	75	126.5	98.5
90B-S	140	159	131

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	
X	0				1					2				3				4			5				6			7			8
Y	4	6		8			10		12		14		16		18		20		22		24		26		28		30		32	34	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모델이 포함된 무게입니다.
the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-90A-P

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 90mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	90A	LP	200	I	10	ST50	S3
A: 1Rail 1Block No.20 B: 1Rail 2Block No.20		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	200: 200W 200(B): 200W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm 30: 30mm	50: 50mm 10: 10mm 1500: 1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 15$ C7	LM Guide	No.20 1Rail 1 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

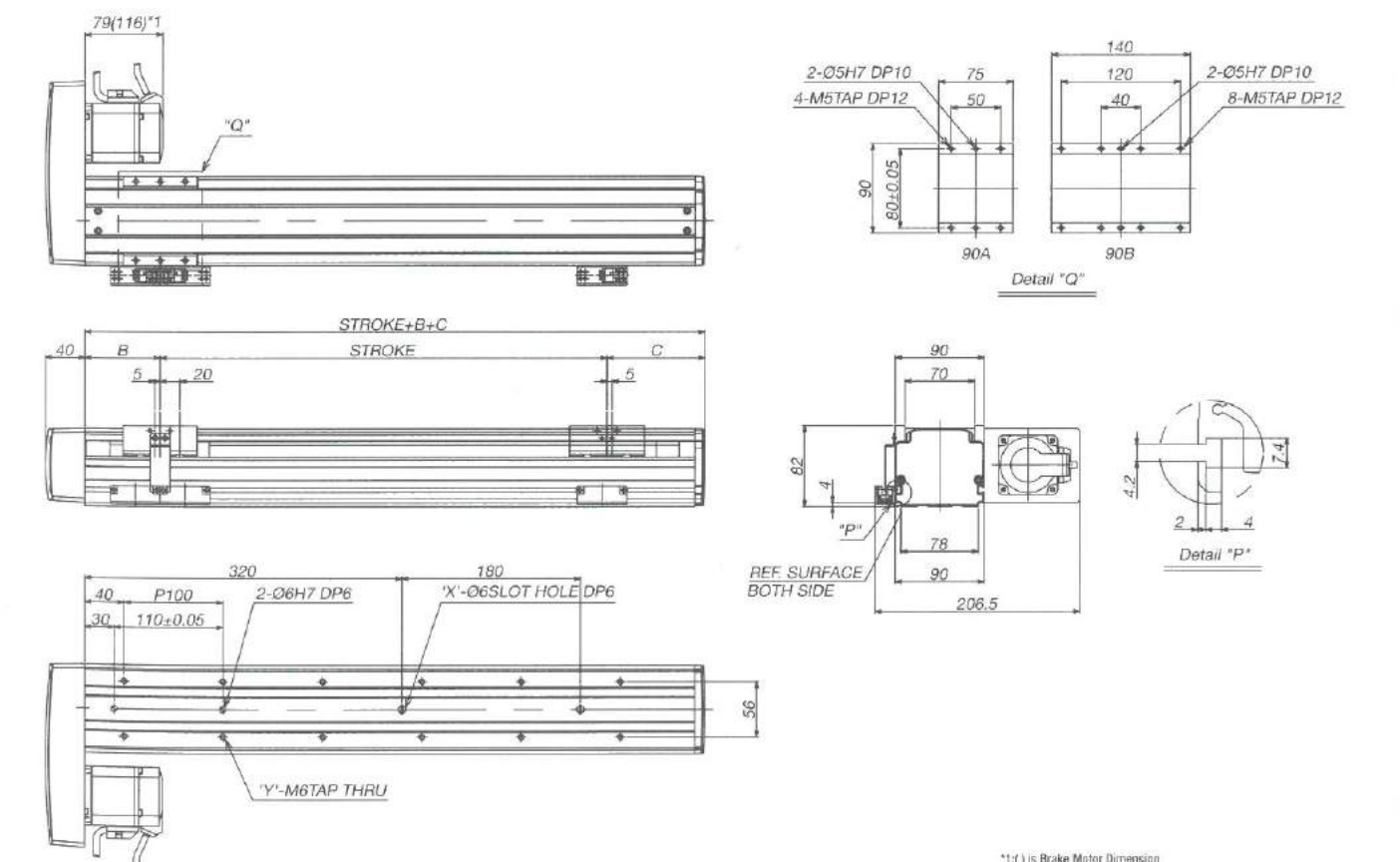
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)										Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My		
DRA-90A-□-200-L05-□-□	200	5	55	32	800	250	50	55	55	55	-	-	-	-	-	A	25	14	25		
DRA-90A-□-200-L10-□-□		10	41	19	400	500	50	41	41	41	-	-	-	-	-	B	137	45	137		
DRA-90A-□-200-L20-□-□		20	34	8	200	1000	1500	34	34	29	26	23	21	19	17						
DRA-90A-□-200-L30-□-□		30	14	4.5	134	1500	1500	14	14	14	13	11	10	9	8						

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke															
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
DRA-90A-□P-200-L05-□-□	Speed(mm/s)				250				210	170	140	120	100	80	70	60	60
DRA-90A-□P-200-L10-□-□	Speed(mm/s)				500				430	340	280	230	200	170	150	130	110
DRA-90A-□P-200-L20-□-□	Speed(mm/s)				1000				870	690	570	470	400	340	300	260	230
DRA-90A-□P-200-L30-□-□	Speed(mm/s)				1500				1300	1040	850	710	600	510	450	390	340
Mass(kg)	$\approx 0.0076 \times \text{Stroke} + 4.1$	4.5	4.9	5.6	6.4	7.1	7.9	8.7	9.4	10.2	10.9	11.7	12.5	13.2	14	14.7	15.5

Dimension



*1.() is Brake Motor Dimension

	A	B	C
90A-P	75	126.5	98.5
90B-P	140	159	131

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
X	0				1				2				3			4			5			6			7			8		
Y	4		6		8		10		12		14		16		18		20		22		24		26		28		30		32	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모델이 포함된 무게입니다.
the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-120A-S

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 120mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	120A	S	200	I	10	ST50	S3
A: 2Rail 4Block No.15 B: 2Rail 6Block No.15		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	200: 200W 200(B): 200W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm 30: 30mm	50: 50mm 100: 100mm 1500: 1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew Φ15 C7	LM Guide	No. 15 2Rail 4 Block	Position Repeatability	±0.02mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

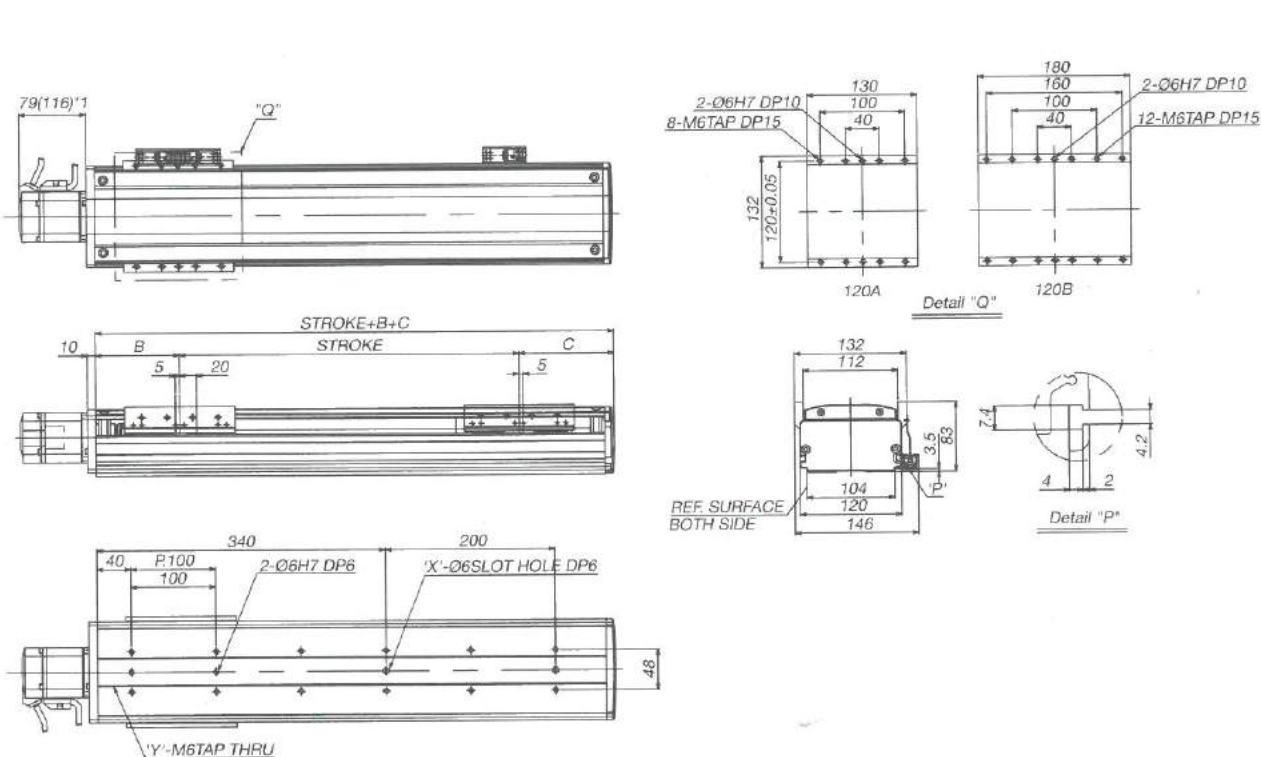
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)								Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My
DRA-120A-□-200-L05-□-□	200	5	80	29	800	250	50 ~ 1500	80	80	80	-	-	-	-	-	A	25	14	25
DRA-120A-□-200-L10-□-□		10	60	14	400	500		60	60	60	-	-	-	-	-	B	137	45.1	137
DRA-120A-□-200-L20-□-□		20	32	3	200	1000		32	29	24	21	19	17	15	13				
DRA-120A-□-200-L30-□-□		30	10	-	134	1500		12	12	10	8	7	6	5	4				

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke															
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
DRA-120A-S-200-L05-□-□	Speed(mm/s)				250				210	170	140	120	100	90	70	70	60
DRA-120A-S-200-L10-□-□	Speed(mm/s)				500				430	340	280	230	200	170	150	130	120
DRA-120A-S-200-L20-□-□	Speed(mm/s)				1000				870	690	570	470	410	350	300	270	230
DRA-120A-S-200-L30-□-□	Speed(mm/s)				1500				1300	1040	850	710	620	530	460	400	350
Mass(kg)	A Type	= 0.0076 * Stroke + 5.6		5.7	6.2	7.3	8.3	9.3	10.4	11.4	12.4	13.5	14.5	16	17	18	21
	B Type	= 0.0076 * Stroke + 6.4		6.9	7.4	8.4	9.5	11	12	13	14	15	16	17	18	19	22

Dimension



*1: is Brake Motor Dimension

	A	B	C
120A-S	130	99	112
120B-S	180	124	137

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
X	0	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34														
Y	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34														

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
- The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다.
- the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-120A-P

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 120mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	120A	LP	200	I	10	ST50	S3
A: 2Rail 4Block No.15 B: 2Rail 6Block No.15		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	200: 200W 200(B): 200W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05: 05mm 10: 10mm 20: 20mm 30: 30mm	50: 50mm 100: 100mm 1500: 1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew Φ15 C7	LM Guide	No. 15 2Rail 4 Block	Position Repeatability	±0.02mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

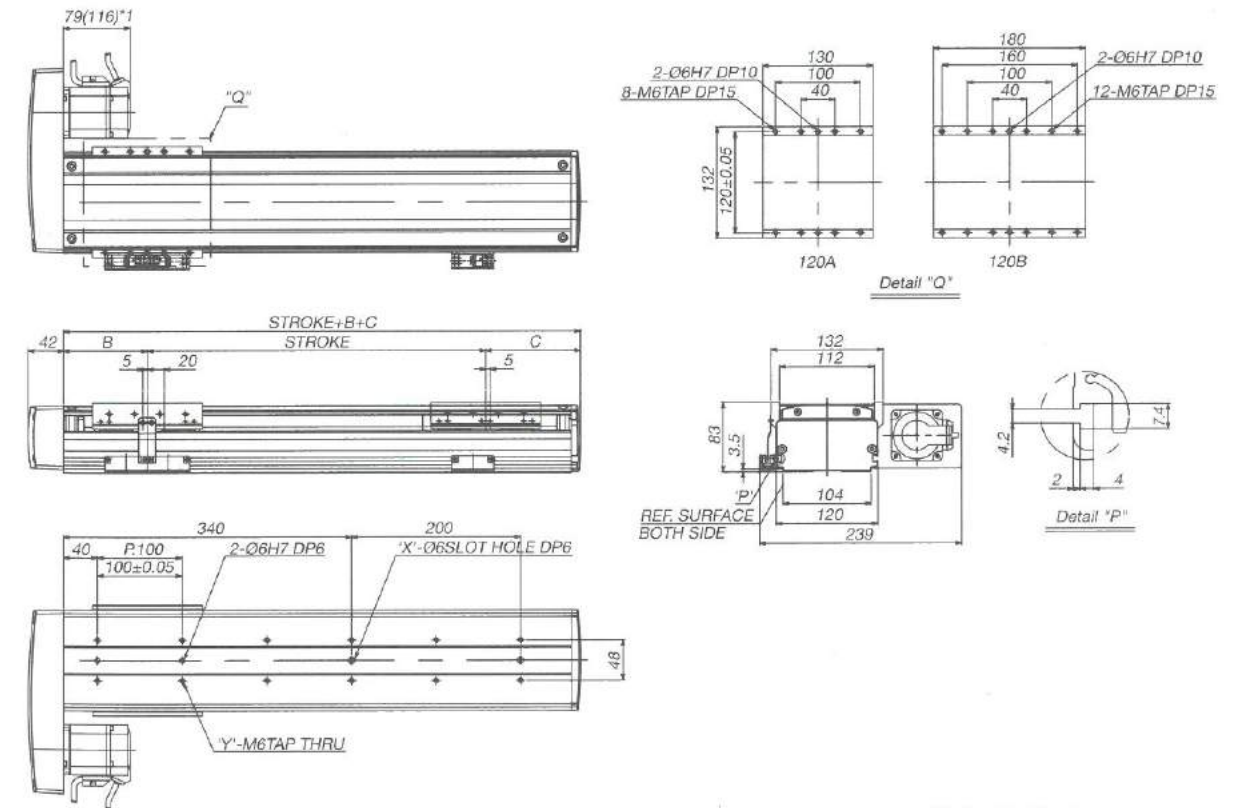
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)								Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My
DRA-120A-□-200-L05-□-□	200	5	80	29	800	250	50 ~ 1500	80	80	80	-	-	-	-	-	A	25	14	25
DRA-120A-□-200-L10-□-□		10	60	14	400	500		60	60	60	-	-	-	-	-	B	137	45.1	137
DRA-120A-□-200-L20-□-□		20	32	3	200	1000		32	29	24	21	19	17	15	13				
DRA-120A-□-200-L30-□-□		30	10	-	134	1500		12	12	10	8	7	6	5	4				

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke															
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
DRA-120A-P-200-L05-□-□	Speed(mm/s)				250				210	170	140	120	100	90	70	70	60
DRA-120A-P-200-L10-□-□	Speed(mm/s)				500				430	340	280	230	200	170	150	130	120
DRA-120A-P-200-L20-□-□	Speed(mm/s)				1000				870	690	570	470	410	350	300	270	230
DRA-120A-P-200-L30-□-□	Speed(mm/s)				1500				1300	1040	850	710	620	530	460	400	350
Mass(kg)	A Type	= 0.0076 * Stroke + 5.6		5.7	6.2	7.3	8.3	9.3	10.4	11.4	12.4	13.5	14.5	16	17	18	21
	B Type	= 0.0076 * Stroke + 6.4		6.9	7.4	8.4	9.5	11	12	13	14	15	16	17	18	19	22

Dimension



*1: is Brake Motor Dimension

	A	B	C
120A-P	130	99	112
120B-P	180	124	137

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
X	0	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34														
Y	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34														

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
- The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다.
- the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-140A-S

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 140mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	140A	S	400	I	10	ST50	S3
	A: 2Rail 4Block No.20 B: 2Rail 6Block No.20	S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	400 : 400W 400(B) : 400W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm	50:50mm ~ 1500:1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor. Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 15$ C7	LM Guide	No.20 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

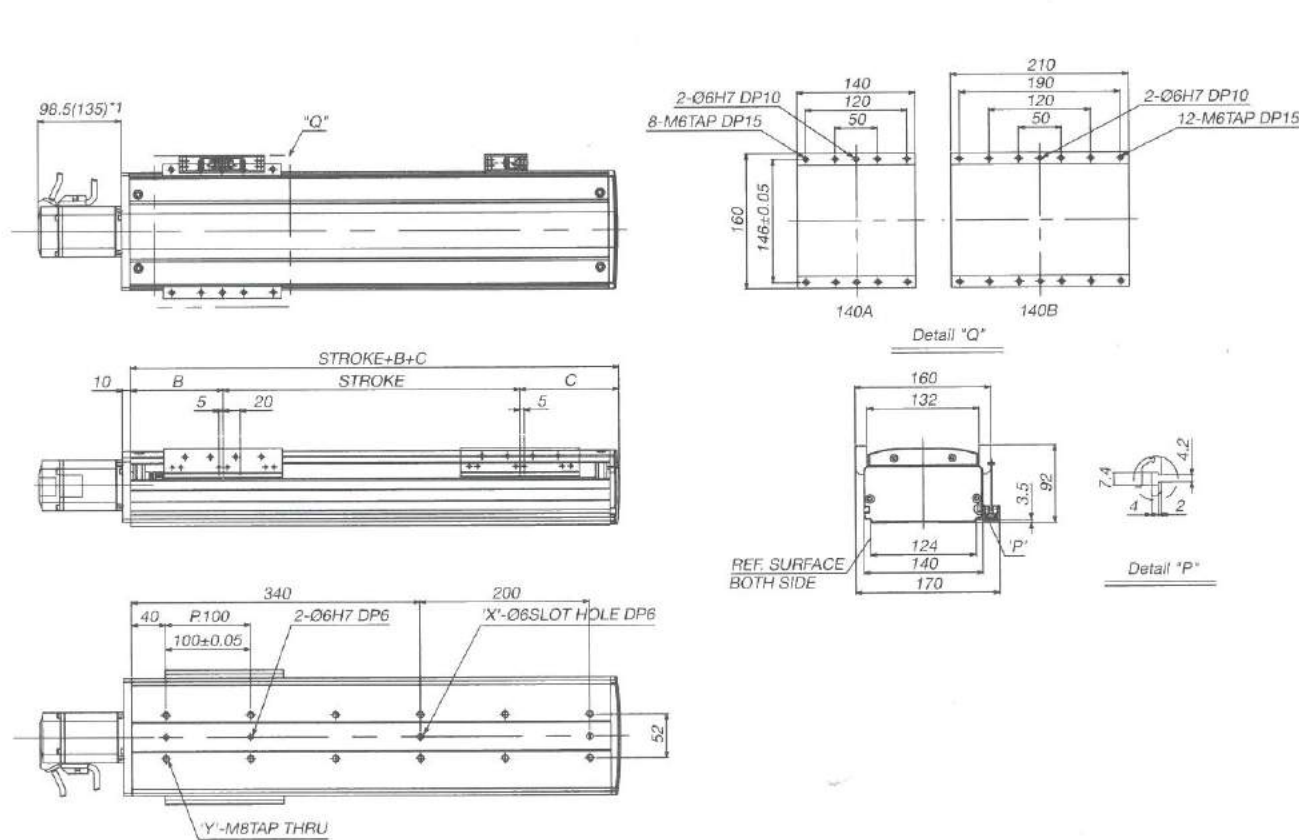
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)								Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My
DRA-140A-□-400-L05-□-□	400	5	120	28	1620	250	50 ~ 1500	120	120	120	-	-	-	-	-	A	206	245	245
DRA-140A-□-400-L10-□-□		10	100	36	810	500		100	100	100	-	-	-	-	-	B	220	382	240
DRA-140A-□-400-L20-□-□		20	65	14	405	1000		46	46	46	-	-	-	-	-				
DRA-140A-□-400-L30-□-□		30	27	7	270	1500		27	27	27	26	23	21	19	17				

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke																
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	
DRA-140A-S-400-L05-□-□		Speed(mm/s)				250				210	170	140	120	100	90	70	60	
DRA-140A-S-400-L10-□-□		Speed(mm/s)				500				430	340	280	230	200	170	150	130	120
DRA-140A-S-400-L20-□-□		Speed(mm/s)				1000				870	690	570	470	410	350	300	270	230
DRA-140A-S-400-L30-□-□		Speed(mm/s)				1500				1300	1040	850	710	620	530	460	400	350
Mass(kg)	A Type	≈ 0.0142 * Stroke + 7.5																
	B Type	≈ 0.0142 * Stroke + 9.6																
		8.1	8.9	10.3	11.7	13.2	14.6	16.1	17.5	18.9	20.4	21.8	23.2	24.6	26.0	27.4	28.8	30.2

Dimension



*14 is Brake Motor Dimension

	A	B	C
140A-P	140	109	117
140B-P	210	144	152

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
X	0																													
Y	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34															

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-140A-P

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 140mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	140A	LP	400	I	10	ST50	S3
	A: 2Rail 4Block No.20 B: 2Rail 6Block No.20	S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	400 : 400W 400(B) : 400W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm	50:50mm ~ 1500:1500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor. Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 15$ C7	LM Guide	No.20 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

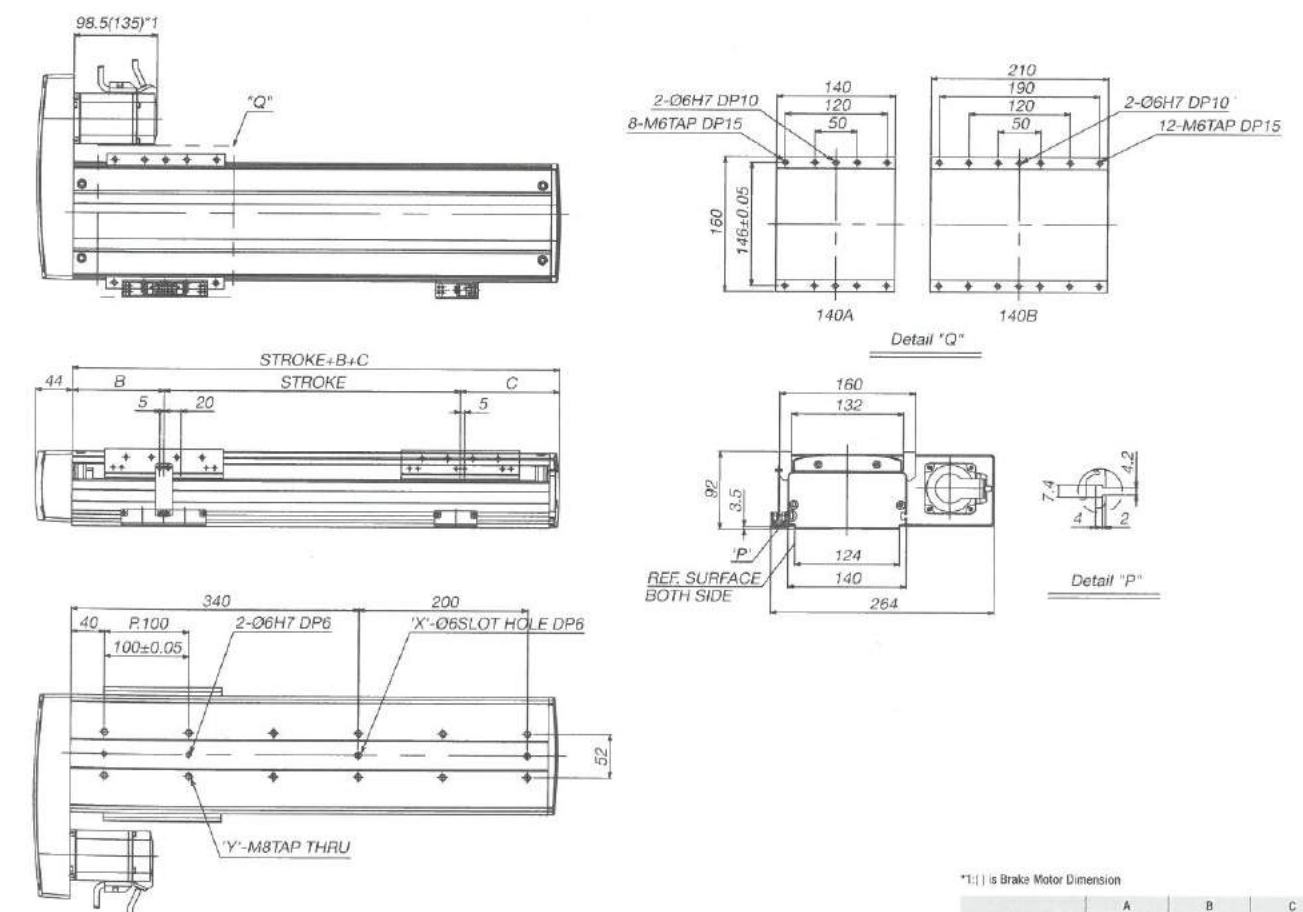
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)										Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My		
DRA-140A-□-400-L05-□-□	400	5	120	28	1620	250	50	120	120	120	-	-	-	-	-	A	206	245	245		
DRA-140A-□-400-L10-□-□		10	100	36	810	500	~	100	100	100	-	-	-	-	-	B	220	382	240		
DRA-140A-□-400-L20-□-□		20	65	14	405	1000	~	46	46	46	-	-	-	-	-						
DRA-140A-□-400-L30-□-□		30	27	7	270	1500	~	27	27	27	26	23	21	19	17						

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model			Stroke															
			50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
DRA-140A-□P-400-L05-□-□		Speed(mm/s)				250				210	170	140	120	100	90	70	70	60
DRA-140A-□P-400-L10-□-□		Speed(mm/s)				500				430	340	280	230	200	170	150	130	120
DRA-140A-□P-400-L20-□-□		Speed(mm/s)				1000				870	690	570	470	410	350	300	270	230
DRA-140A-□P-400-L30-□-□		Speed(mm/s)				1500				1300	1040	850	710	620	530	460	400	350
Mass(kg)	A Type	≒ 0.0142 * Stroke + 7.5	8.1	8.9	10.3	11.7	13.2	14.6	16.1	17.5	18.9	20.4	21.8	23.2	24.6	26.0	27.4	28.8
	B Type	≒ 0.0142 * Stroke + 9.6	10.3	11	12.4	13.9	15.3	16.8	18.2	19.6	21.1	22.5	24	25.4	26.8	28.3	29.7	31.2

Dimension



*14 is Brake Motor Dimension

	A	B	C
140A-P	140	109	117
140B-P	210	144	152

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
X	0																													
Y	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34															

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 140mm



Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	140C	S	400	I	20	ST50	S3
	C:2Rail 4Block No.15 D:2Rail 6Block No.15	S : Straight LP : Motor Left RP : Motor Right BP : Motor Bottom	400 : 400W 400(S) : 400W(Brake)	I : Incremental A : Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	50:50mm ~ 2000:2000mm	S1 : In the robot by magnetic sensor S2 : In the robot by magnetic sensor. Org S3 : External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew Ø20 C7	LM Guide	No.15 2Rail 4 Block	Position Repeatability	±0.02mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Life	15,000 km		

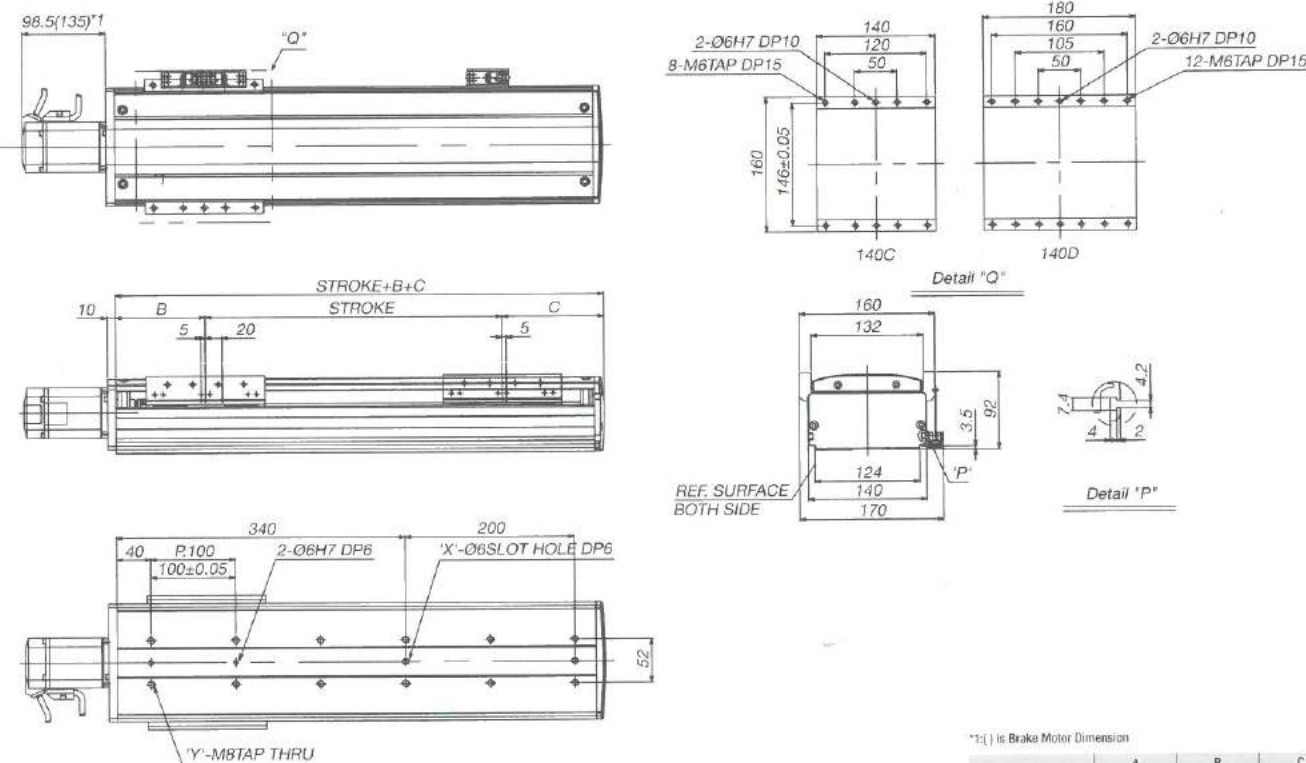
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Bod (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)									Moment(Nm)				
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My		
DRA-140C-□-400-L05-□-□	400	5	120	34	1620	250	300	120	120	120	-	-	-	-	-	-	A	206	245	245	
DRA-140C-□-400-L10-□-□		10	100	32	810	500		100	100	100	-	-	-	-	-	-	-	B	220	382	240
DRA-140C-□-400-L20-□-□		20	57	10	405	1000		~	57	57	56	-	-	-	-	-	-				
DRA-140C-□-400-L30-□-□		30	22	3	270	1500	2000	24	24	24	24	21	18	16	15						
DRA-140C-□-400-L40-□-□		40	9	-	200	2000		12	12	12	12	12	10	9	8						

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model			Stroke																							
			50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000			
DRA-140C-S-400-L05-□-□			Speed(mm/s)	250										240	200	160	140	120	100	90	80	70	60	60	50	50
DRA-140C-S-400-L10-□-□			Speed(mm/s)	500										480	400	330	280	240	210	180	160	140	130	110	100	90
DRA-140C-S-400-L20-□-□			Speed(mm/s)	1000										940	770	640	540	470	400	350	310	280	250	220	200	180
DRA-140C-S-400-L30-□-□			Speed(mm/s)	1500										1470	1200	1000	850	730	630	550	480	430	390	350	310	290
DRA-140C-S-400-L40-□-□			Speed(mm/s)	2000										1960	1600	1330	1130	970	840	730	650	570	510	460	420	380
Mass(kg)	A Type	= 0.0144 * Stroke + 7.5	8.2	8.9	10.4	12	13.4	14.9	16.3	17.8	19.2	20.6	22.1	23.5	25	26.4	27.9	29.3	30.8	32.2	33.7	35.1	36.5	37.9		
	B Type	= 0.0145 * Stroke + 9	9.7	10.5	11.9	13.3	14.7	16.2	17.6	19.1	20.5	22	23.4	24.9	26.3	27.8	29.2	30.6	32.1	33.5	35	36.4	37.8	39.2		

Dimension



	A	B	C
140C-S	140	106	120
140D-S	160	126	140

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
X								2				3			4				5				6				7				8				9				10	
Y	6		8		10		12		14		16		18		20		22		24		26		28		30		32		34		36		38		40		42		44	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

(1) Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.

(2) This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모타가 포함된 무게입니다.
The model equipped with a brake motor is 0.5kva heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 140mm



Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	140C	LP	400	I	20	ST50	S3
	C:2Rail 4Block No.15 D:2Rail 6Block No.15	S : Straight LP : Motor Left RP : Motor Right BP : Motor Bottom	400 : 400W 400(B) : 400W(Brake)	I : Incremental A : Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	50:50mm ~ 2000:2000mm	S1 : In the robot by magnetic sensor S2 : In the robot by magnetic sensor. Org S3 : External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 20$ C7	LM Guide	No.15 2Rail 4 Block	Position Repeatability	$\pm 0.02\text{mm}$
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH or less	Service Life	15,000 km		

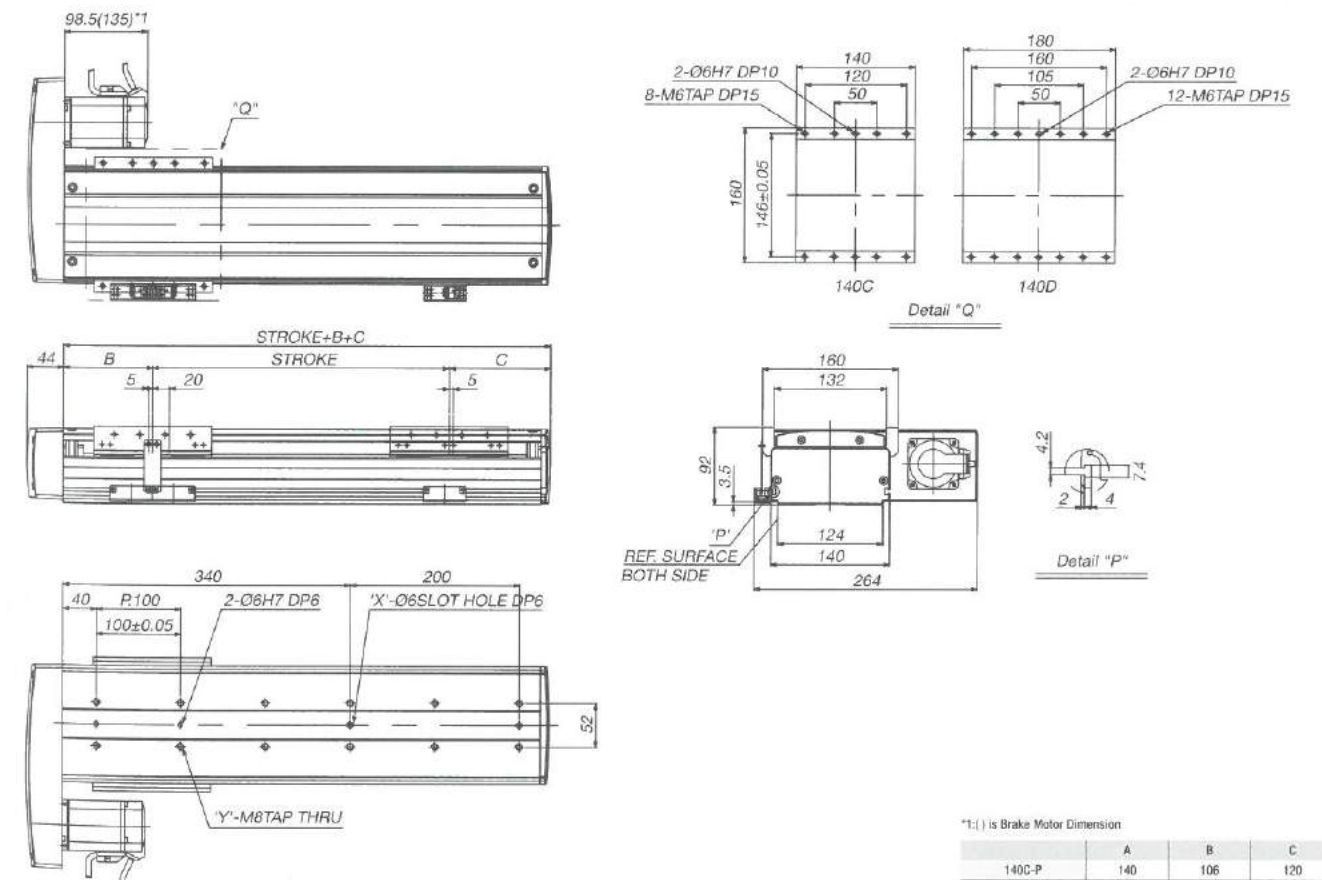
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)								Moment(Nm)			
			Hor	Ver				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My
DRA-140C-□-400-L05-□-□	400	5	120	34	1620	250	300	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	A	220	245	245
DRA-140C-□-400-L10-□-□		10	100	32	810	500		120	120	120	-	-	-	-	-	-	B	220	382
DRA-140C-□-400-L20-□-□		20	57	10	405	1000	100	100	100	-	-	-	-	-	-				
DRA-140C-□-400-L30-□-□		30	22	3	270	1500	57	57	56	-	-	-	-	-	-				
DRA-140C-□-400-L40-□-□		40	9	-	200	2000	24	24	24	24	21	18	16	15					
							2000	12	12	12	12	12	10	9	8				

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model			Stroke																				
			50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
DRA-140C-□P-400-L05-□-□		Speed(mm/s)	250				240 200 160 140 120 100 90 80 70 60 60 50 50																
DRA-140C-□P-400-L10-□-□		Speed(mm/s)	500				480 400 330 280 240 210 180 160 140 130 110 100 90																
DRA-140C-□P-400-L20-□-□		Speed(mm/s)	1000				940 770 640 540 470 400 350 310 280 250 220 200 180																
DRA-140C-□P-400-L30-□-□		Speed(mm/s)	1500				1470 1200 1000 850 730 630 550 480 430 390 350 310 290																
DRA-140C-□P-400-L40-□-□		Speed(mm/s)	2000				1960 1600 1330 1130 970 840 730 650 570 510 460 420 380																
Mass(kg)	A Type	$\approx 0.0144 \times \text{Stroke} + 7.5$	8.2	8.9	10.4	12	13.4	14.9	16.3	17.8	19.2	20.6	22.1	23.5	25	26.4	27.9	29.3	30.8	32.2	33.7	35.1	36.5
	B Type	$\approx 0.0145 \times \text{Stroke} + 9$	9.7	10.5	11.9	13.3	14.7	16.2	17.6	19.1	20.5	22	23.4	24.9	26.3	27.8	29.2	30.6	32.1	33.5	35	36.4	37.9

Dimension



	A	B	C
140C-P	140	106	120
140D-P	180	126	140

Series	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
X	0			1				2				3				4			5				6			7				8			9				10			
Y	0		8		10		12		14		16		18		20		22		24		26		28		30		32		34		36		38		40		42		44	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

(1) Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.

(2) This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다.
The model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-170A-S

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 170mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	170A	S	750	I	20	ST50	S3
	A: 2Rail 4Block No.20 B: 2Rail 6Block No.20	S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	750 : 750W 750(B) : 750W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	50 : 50mm 2500 : 2500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 20$ C7	LM Guide	No.20 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

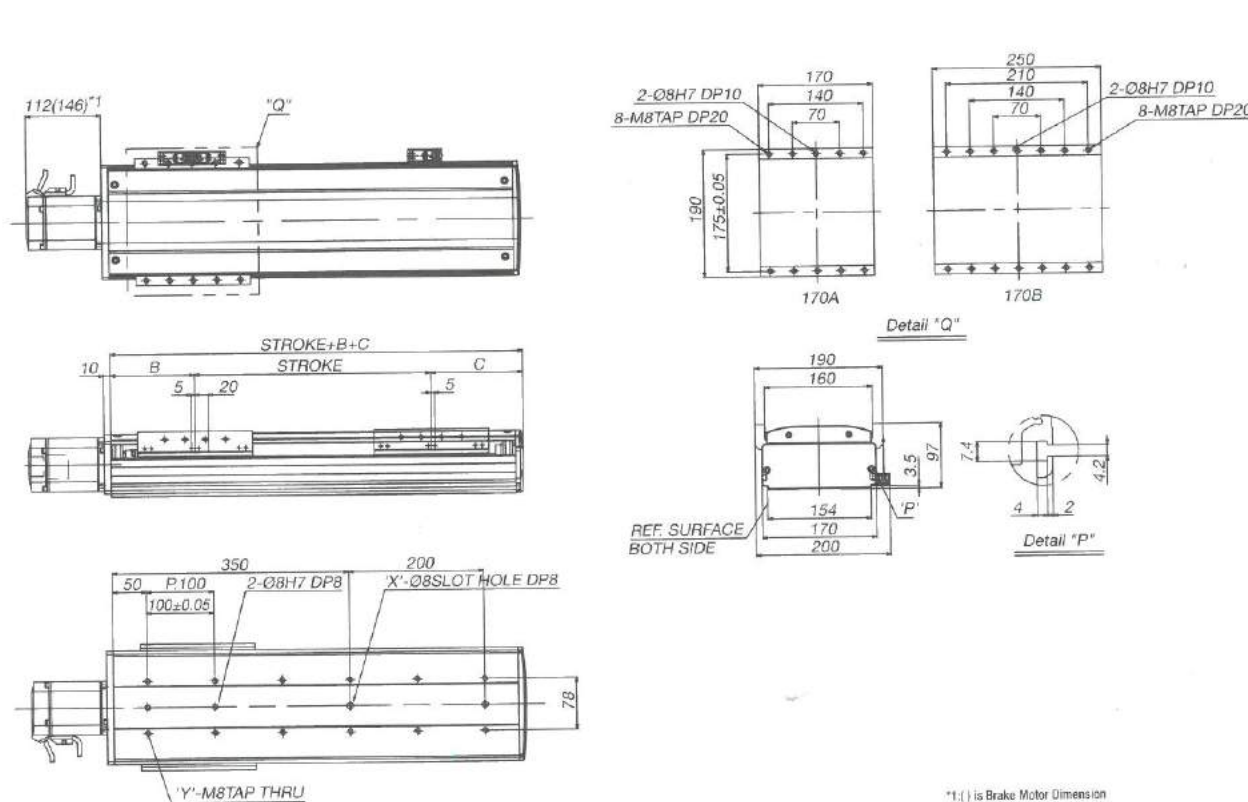
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)										Moment(Nm)			
			Hor	Ver				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My		
DRA-170A-□-750-L05-□-□	750	5	150	30	3016	250	50 ~ 2500	150	150	150	-	-	-	-	-	-	A	196	196	177	
DRA-170A-□-750-L10-□-□		10	120	40	1508	500		120	120	120	-	-	-	-	-	-	B	706	392	412	
DRA-170A-□-750-L20-□-□		20	70	28	754	1000		70	70	70	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
DRA-170A-□-750-L30-□-□		30	49	12	503	1500		49	49	49	49	44	39	35	32	-	-	-	-	-	
DRA-170A-□-750-L40-□-□		40	25	8	377	2000		25	25	25	25	25	24	21	19	-	-	-	-	-	

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke																											
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500		
DRA-170A-S-750-L05-□-□ Speed(mm/s)					250					240	200	160	140	120	100	90	80	70	60	50	50	50	40	40	40	30	30		
DRA-170A-S-750-L10-□-□ Speed(mm/s)					500					480	390	330	280	240	210	180	160	140	130	110	100	90	90	80	70	70	60		
DRA-170A-S-750-L20-□-□ Speed(mm/s)					1000					930	760	640	540	460	400	350	310	280	250	220	200	180	170	150	140	130	120		
DRA-170A-S-750-L30-□-□ Speed(mm/s)					1500					1450	1190	990	840	720	620	550	480	430	380	340	310	280	260	230	220	200	190		
DRA-170A-S-750-L40-□-□ Speed(mm/s)					2000					1930	1580	1320	1120	960	830	730	640	570	510	450	420	380	350	320	290	270	250		
Mass(kg)	A Type = 0.175 * Stroke + 11.5	12.3	13.2	14.9	16.7	18.4	20.2	21.9	23.7	25.4	27.2	28.9	30.7	32.4	34.2	35.9	37.7	39.4	41.2	42.9	44.7	46.4	48.2	49.9	51.7	53.4	55.2		
	B Type = 0.0175 * Stroke + 11.5	15.3	16.1	17.9	19.6	21.4	23.1	24.9	26.6	28.4	30.1	31.9	33.6	35.4	37.1	38.9	40.6	42.4	44.1	45.9	47.6	49.4	51.1	52.9	54.6	56.4	58.1		

Dimension



*1: () is Brake Motor Dimension

	A	B	C
170A-S	170	125	136.5
170B-S	250	165	176.5

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500								
X	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39	40	41	42	43	44	45	46	47	48	49	50	51	52	53	54			
Y	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	68	70	72	74	76	78	80	82	84	86	88	90	92	94	96	98	100	102	104	106	108	110	112	114	116	118	120

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- (1) Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- (2) This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모델이 포함된 무게입니다.
the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-170A-P

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 170mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	170A	LP	750	I	20	ST50	S3
	A: 2Rail 4Block No.20 B: 2Rail 6Block No.20	S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom	750 : 750W 750(B) : 750W(Brake)	I: Incremental A: Absolute	05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	50 : 50mm 2500 : 2500mm	S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 20$ C7	LM Guide	No.20 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

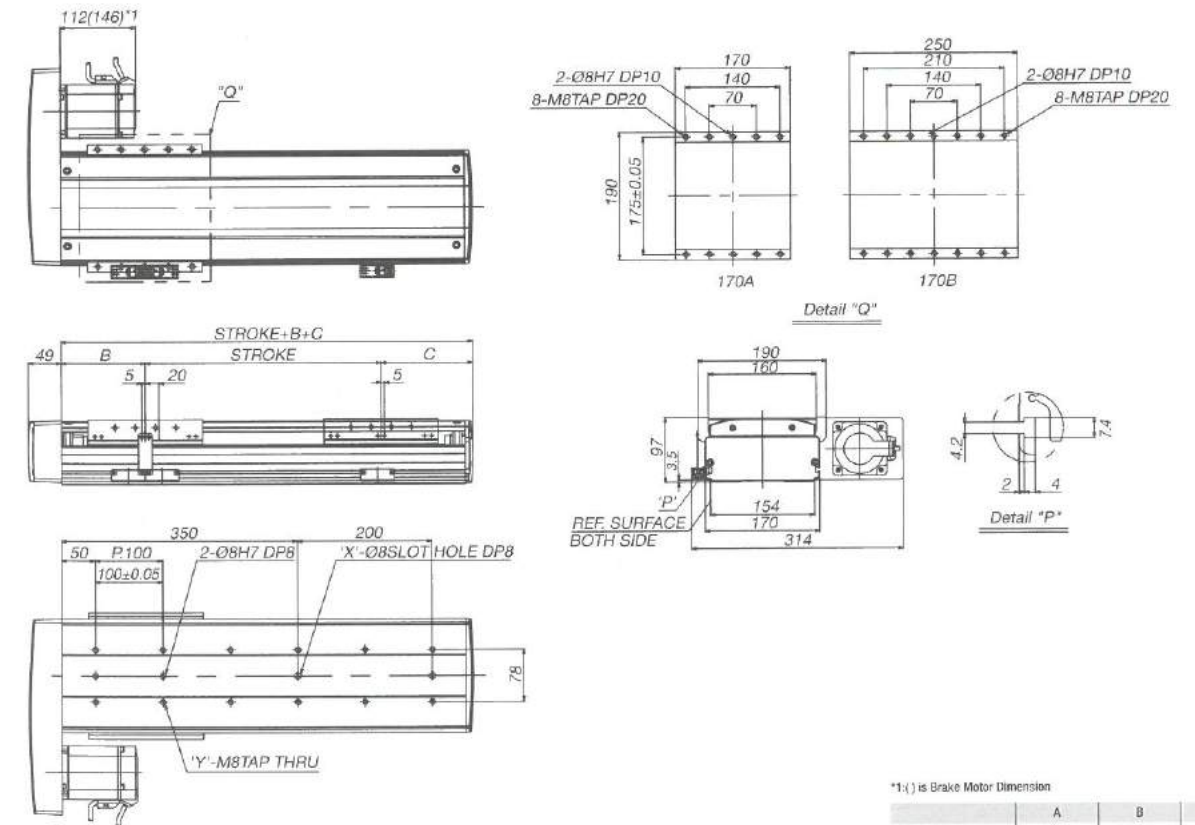
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)										Moment(Nm)			
			Hor	Ver				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My		
DRA-170A-□-750-L05-□-□	750	5	150	30	3016	250	50 ~ 2500	150	150	150	-	-	-	-	-	-	-	A	196	196	177
DRA-170A-□-750-L10-□-□		10	120	40	1508	500		120	120	120	-	-	-	-	-	-	-	B	706	392	412
DRA-170A-□-750-L20-□-□		20	70	28	754	1000		70	70	70	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
DRA-170A-□-750-L30-□-□		30	49	12	503	1500		49	49	49	49	44	39	35	32	-	-	-	-	-	-
DRA-170A-□-750-L40-□-□		40	25	8	377	2000		25	25	25	25	25	24	21	19	-	-	-	-	-	-

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke																											
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500		
DRA-170A-□-P-750-L05-□-□ Speed(mm/s)		250							240	200	160	140	120	100	90	80	70	60	60	50	50	40	40	40	30	30			
DRA-170A-□-P-750-L10-□-□ Speed(mm/s)		500							480	390	330	280	240	210	180	160	140	130	110	100	90	90	80	70	70	60			
DRA-170A-□-P-750-L20-□-□ Speed(mm/s)		1000							930	760	640	540	460	400	350	310	280	250	220	200	180	170	150	140	130	120			
DRA-170A-□-P-750-L30-□-□ Speed(mm/s)		1500							1450	1190	990	840	720	620	550	480	430	380	340	310	280	260	240	220	200	190			
DRA-170A-□-P-750-L40-□-□ Speed(mm/s)		2000							1930	1580	1320	1120	960	830	730	640	570	510	460	420	380	350	320	290	270	250			
Mass(kg)	A Type = 0.175 * Stroke + 11.5	12.3	13.2	14.9	16.7	18.4	20.2	21.9	23.7	25.4	27.2	28.9	30.7	32.4	34.2	35.9	37.7	39.4	41.2	42.9	44.7	46.4	48.2	49.9	51.7	53.4	55.2		
	B Type = 0.0175 * Stroke + 11.5	15.3	16.1	17.9	19.6	21.4	23.1	24.9	26.6	28.4	30.1	31.9	33.6	35.4	37.1	38.9	40.6	42.4	44.1	45.9	47.6	49.4	51.1	52.9	54.6	56.4	58.1		

Dimension



*1: () is Brake Motor Dimension

	A	B	C
170A-P	170	125	136.5
170B-P	250	165	176.5

Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
X	0			1				2				3				4				5				6				7				8				9				10				11				12		
Y	6		8		10		12		14		16		18		20		22		24		26		28		30		32		34		36		38		40		42		44		46		48		50		52		54	

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- (1) Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다.
The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- (2) This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모델이 포함된 무게입니다.
the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-200A-S

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 200mm



[S]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	200A	S	750	I	20	ST50	S3
		A: 2Rail 4Block No.25 B: 2Rail 6Block No.25		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom		750 : 750W 750(B) : 750W(Brake) A: Absolute I: Incremental A: Absolute S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3	
						05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 20$ C7	LM Guide	No.25 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

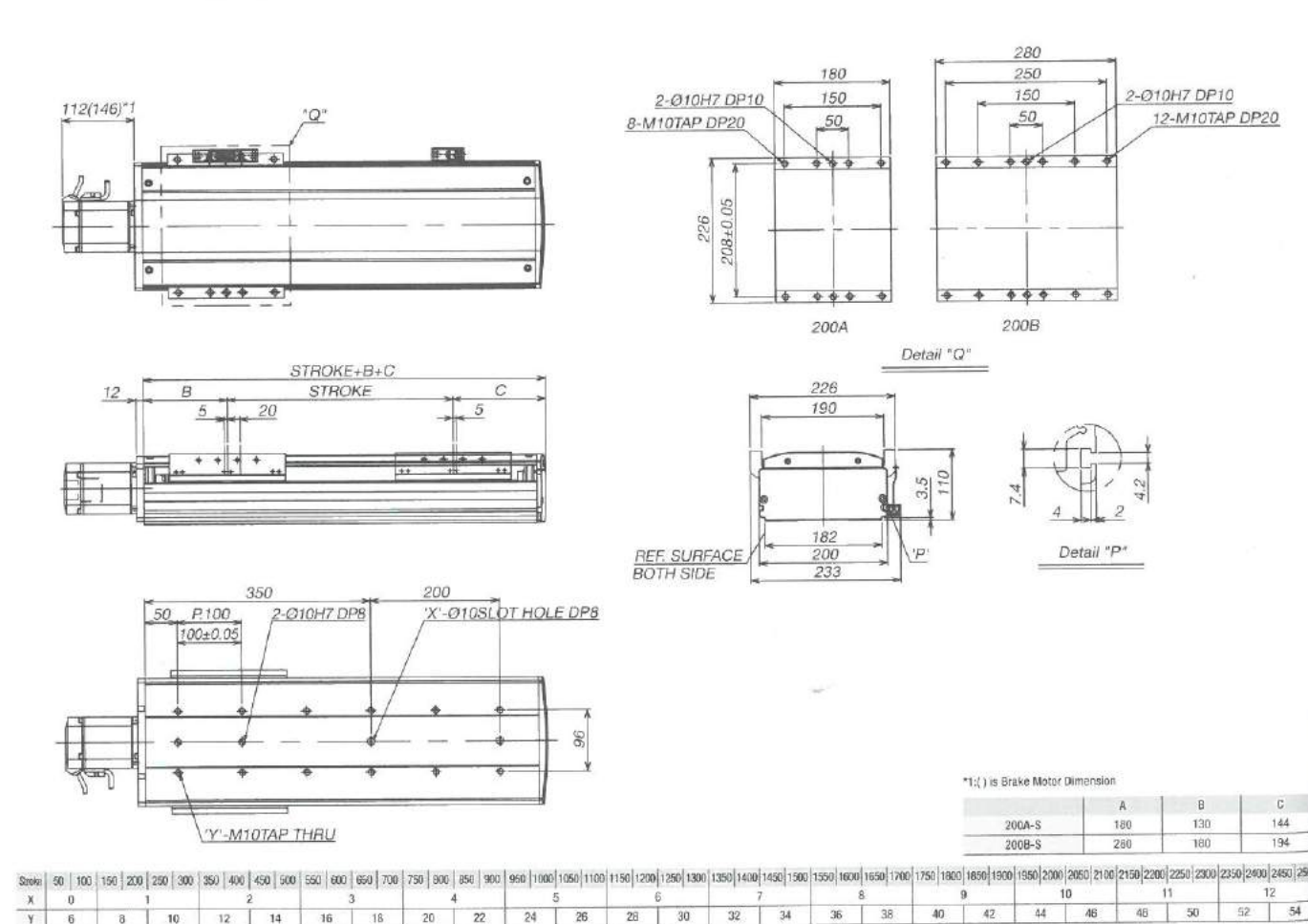
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)									Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My	
DRA-200A-□-750-L05-□-□	750	5	165	35	3116	250	~ 2500	0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	A	364	463	529	
DRA-200A-□-750-L10-□-□		10	135	45	1508	500		135	135	135	-	-	-	-	-	-	B	427	824	529
DRA-200A-□-750-L20-□-□		20	80	30	754	1000		80	80	80	-	-	-	-	-	-				
DRA-200A-□-750-L30-□-□		30	56	16	503	1500		56	56	56	49	44	39	35	32					
DRA-200A-□-750-L40-□-□		40	29	9	377	2000		29	29	29	29	28	24	21	19					

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke																			
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
DRA-200A-S-750-L05-□-□	Speed(mm/s)	250								230	190	160	140	120	100	90	80	70	60	50	40
DRA-200A-S-750-L10-□-□	Speed(mm/s)	500								470	380	320	270	230	200	180	160	140	120	110	100
DRA-200A-S-750-L20-□-□	Speed(mm/s)	1000								910	750	630	530	460	400	350	310	270	240	200	180
DRA-200A-S-750-L30-□-□	Speed(mm/s)	1500								1420	1160	970	820	710	610	540	480	420	380	340	310
DRA-200A-S-750-L40-□-□	Speed(mm/s)	2000								1890	1550	1300	1100	940	820	720	630	560	500	450	410
Mass(kg)	A Type	15.6	16.6	18.8	21	23.1	25.3	27.5	29.6	31.8	34	36.1	38.3	40.4	42.6	44.8	46.9	49.1	51.3	53.4	55.6
	B Type	20.5	21.6	23.7	25.9	28.1	30.2	32.4	34.6	36.7	38.9	41	43.2	45.4	47.5	49.7	51.9	54	56.2	58.3	60.5

Dimension



*1: () is Brake Motor Dimension

	A	B	C
200A-S	180	130	144
200B-S	280	180	194

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

DRA-200A-P

Ballscrew type, Direct Coupled Motor,
Base Width 200mm



[LP]



[RP]



[BP]

Series	Type 1	Type 2	Motor Power	Encoder	Lead	Stroke	Option
DRA	200A	LP	750	I	20	ST50	S3
		A: 2Rail 4Block No.25 B: 2Rail 6Block No.25		S: Straight LP: Motor Left RP: Motor Right BP: Motor Bottom		750 : 750W 750(B) : 750W(Brake) A: Absolute I: Incremental A: Absolute S1: In the robot by magnetic sensor S2: In the robot by magnetic sensor, Org S3: External photo sensor 3	
						05 : 05mm 10 : 10mm 20 : 20mm 30 : 30mm 40 : 40mm	

Specifications

Driving Type	Ballscrew $\Phi 20$ C7	LM Guide	No.25 2Rail 4 Block	Position Repeatability	± 0.02 mm
Ambient Operation Temp.	0~40°C, 85%RH 이하	Service Lift	15,000 km		

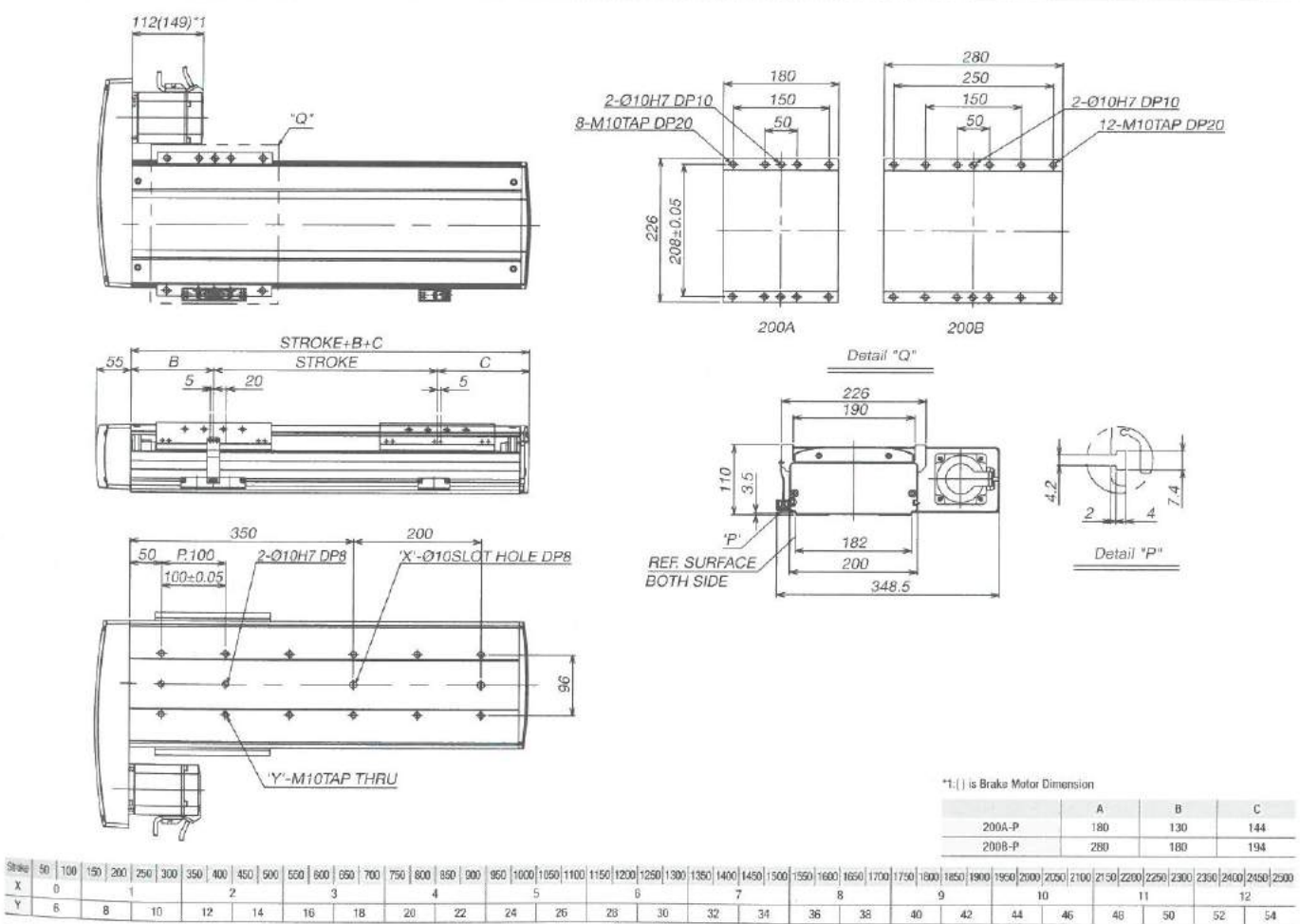
Actuator Specifications

Model	Motor (W)	Lead (mm)	Payload(kg)		Push Force(N)	Max.Speed (mm/s)	Stroke (mm)	Acceleration(G)									Moment(Nm)			
			Hor'	Ver'				0.3	0.4	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1	Type	Mp	Mr	My	
DRA-200A-□-750-L05-□-□	750	5	165	35	3116	250	50 ~ 2500	165	165	165	-	-	-	-	-	-	A	364	463	529
DRA-200A-□-750-L10-□-□		10	135	45	1508	500		135	135	135	-	-	-	-	-	-	B	427	824	529
DRA-200A-□-750-L20-□-□		20	80	30	754	1000		80	80	80	-	-	-	-	-	-				
DRA-200A-□-750-L30-□-□		30	56	16	503	1500		56	56	56	49	44	39	35	32					
DRA-200A-□-750-L40-□-□		40	29	9	377	2000		29	29	29	29	28	24	21	19					

Stroke, Velocity & Robot Mass

Model		Stroke																			
		50	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900
DRA-200A-P-750-L05-□-□	Speed(mm/s)	250								230	190	160	140	120	100	90	80	70	60	50	40
DRA-200A-P-750-L10-□-□	Speed(mm/s)	500								470	380	320	270	230	200	180	160	140	120	110	100
DRA-200A-P-750-L20-□-□	Speed(mm/s)	1000								910	750	630	530	460	400	350	310	270	240	200	180
DRA-200A-P-750-L30-□-□	Speed(mm/s)	1500								1420	1160	970	820	710	610	540	480	420	380	340	310
DRA-200A-P-750-L40-□-□	Speed(mm/s)	2000								1890	1550	1300	1100	940	820	720	630	560	500	450	410
Mass(kg)	A Type	15.6	16.6	18.8	21	23.1	25.3	27.5	29.6	31.8	34	36.1	38.3	40.4	42.6	44.8	46.9	49.1	51.3	53.4	55.6
	B Type	20.5	21.6	23.7	25.9	28.1	30.2	32.4	34.6	36.7	38.9	41	43.2	45.4	47.5	49.7	51.9	54	56.2	58.3	60.5

Dimension



*1: () is Brake Motor Dimension

	A	B	C
200A-P	180	130	144
200B-P	280	180	194

Applicable controllers

Controller	Max. controlled axes	Page
iM-U	8 axes	172
iMS-Jp	1 axis	166

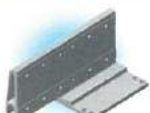
Note

- Required cable length is option. Maximum length is 30m. 케이블 길이는 옵션입니다. 최대 30m까지 가능합니다. The performance of longer length than 15m is effected by the installation environment. 15m 이상 설치시 환경에 영향을 받을 수 있습니다.
- This is the mass of the model without brake. 상기 표준은 브레이크가 없는 모터가 포함된 무게입니다. the model equipped with a brake motor is 0.5kg heavier than this value. 브레이크는 표준무게보다 0.5kg이 추가됩니다.

Assorted combination types and Brackets

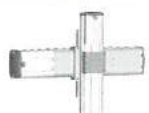
Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-A	 MRB-A1	 MRB-A2		
		 MRB-A3		

Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-B	 MRB-B1	 MRB-B2		

Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-C	 MRB-C1	 MRB-C2	 MRB-C3	 MRB-C4
		 MRB-C5	 MRB-C6	

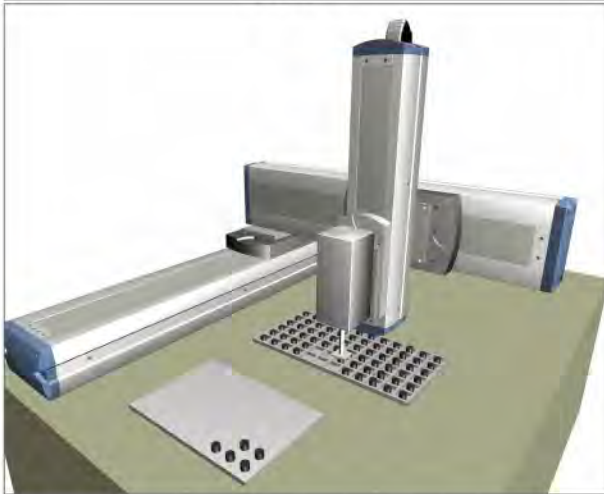
Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-D	 MRB-D1	 MRB-D2	 MRB-D3	 MRB-D4
		 MRB-D5	 MRB-D6	

Assorted combination types and Brackets

Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-G	 MRB-G1			

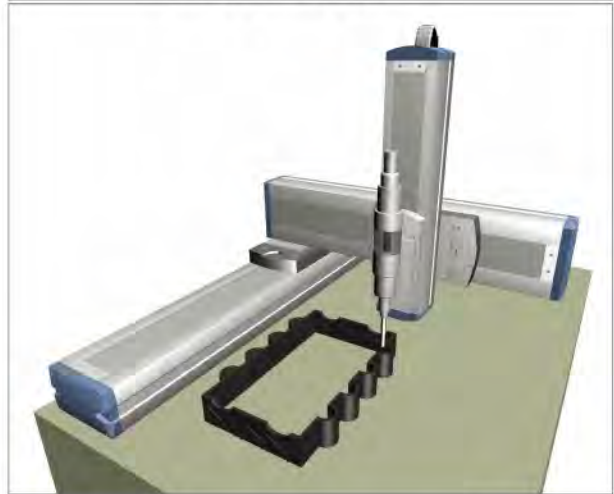
Model	2 Axes	3 Axes	4 Axes	5 Axes
 MRB-T	 MRB-T1	 MRB-T2		

码垛作业



把工件从托盘取出进行码放的应用。

涂胶（点胶）作业



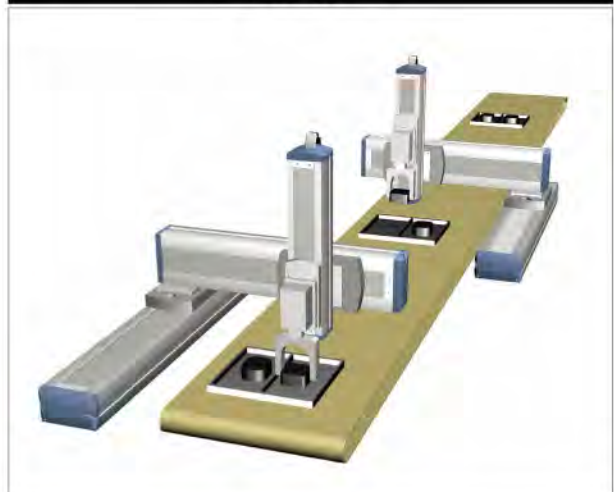
利用2维或3维直线/圆弧插补功能进行涂胶（点胶）应用。

搬运作业

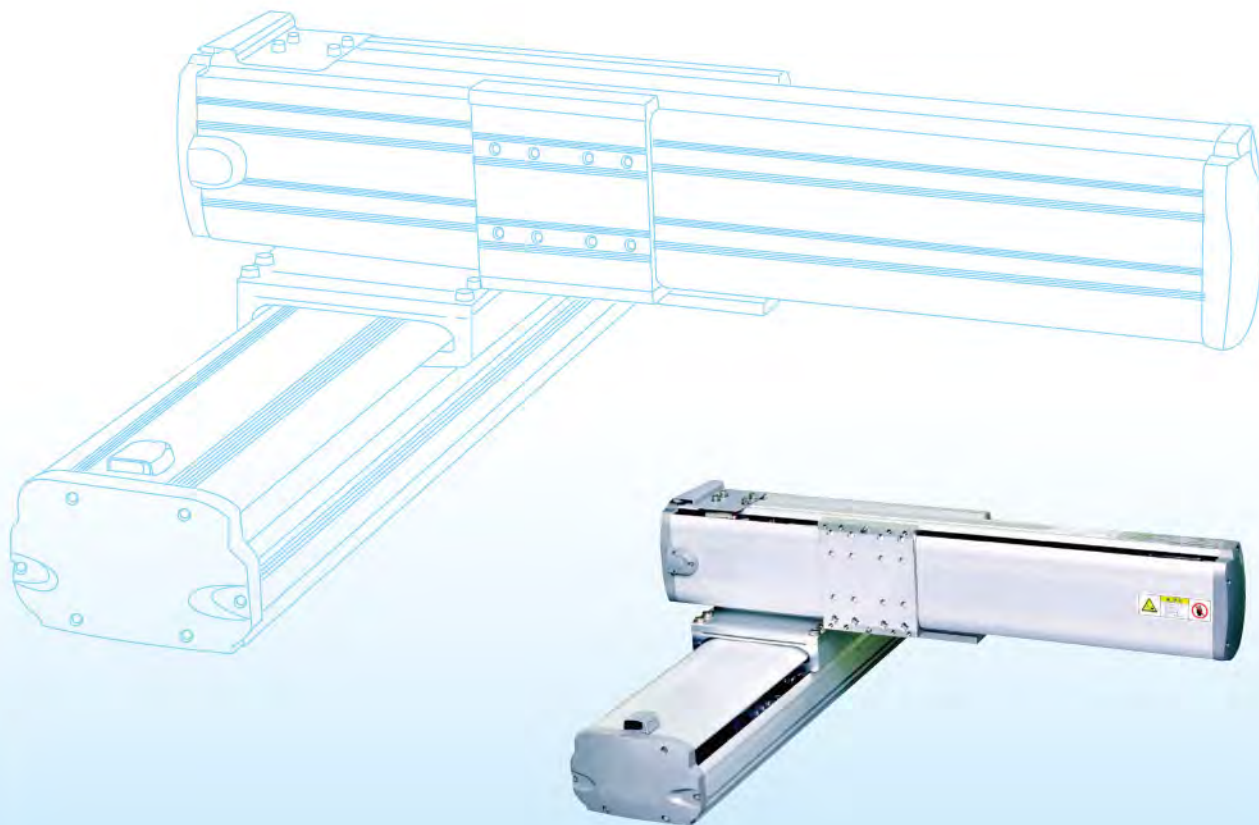


对重型工件的装卸、移位应用

流水线作业



在生产流水线上抓取、摆放及检测工件应用。



目录

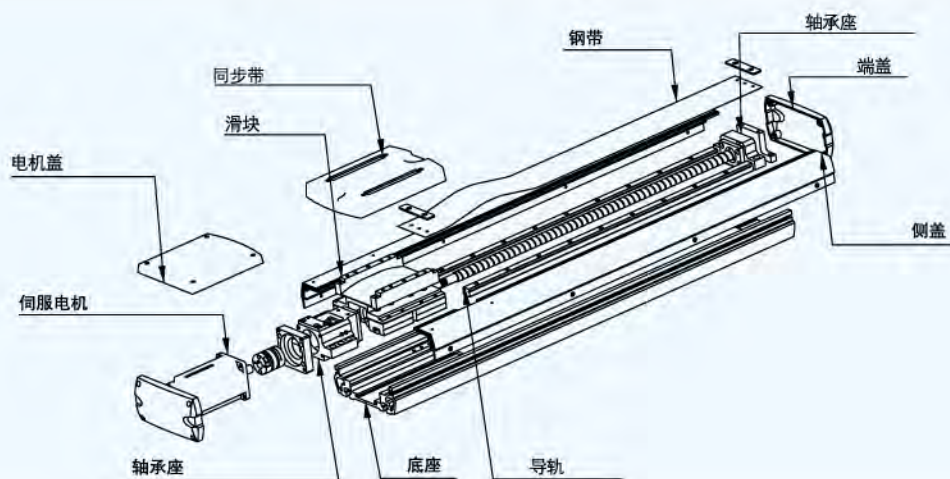
特征	24 _ 26
产品型号	27
型号表	28
规格	29 _ 34
滚珠螺杆型	35 _ 56
DRM(P)50-S ~ DRM(P)250-S	
DRM(P)50-P ~ DRM(P)250-P	
DRM(P)80/130/160-SD,L(R)D	
同步带型	57 _ 61
DRM90-B ~ DRM250B	
齿轮型	62
DRM250-R	
旋转型	63
DRMR	

特征

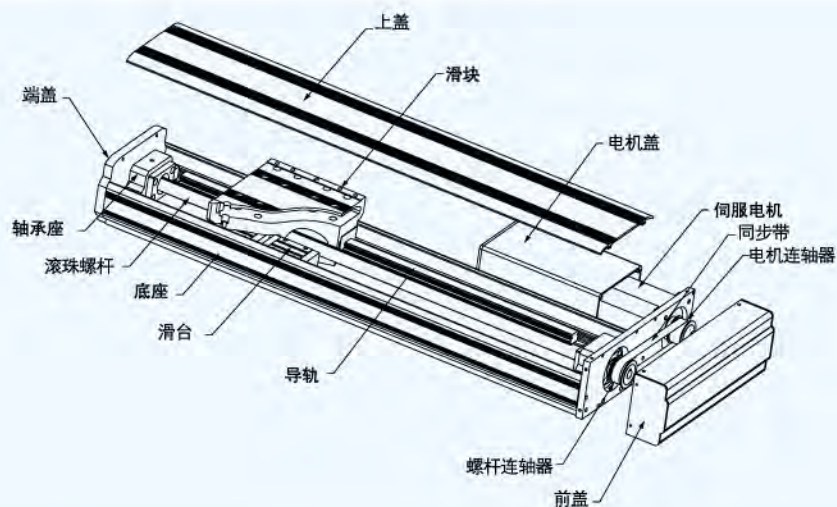
1. 特征

■ DRM(P)-S,P : 滚珠螺杆型

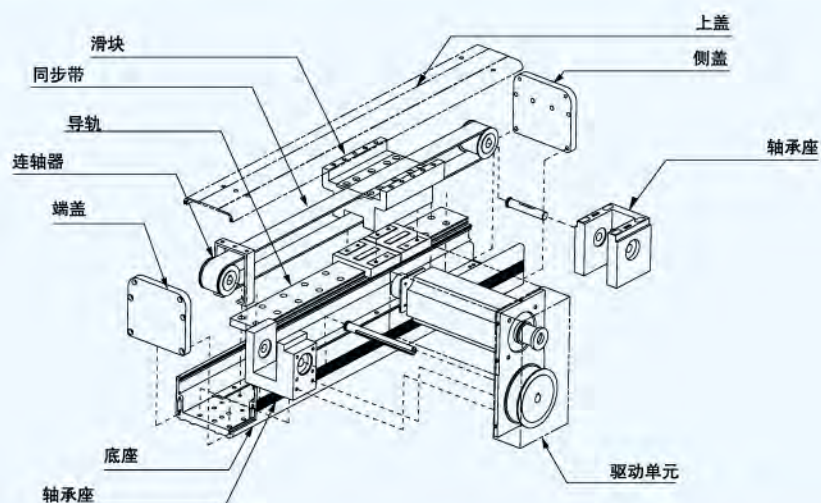
串联型



并联型



■ DRM-B : 同步带型



2. 各种型号范围

DRM 系列有多种不同型号，以高刚性/高负载为主要特点，在多种领域广泛所应用。

- ▶ 驱动方式：滚珠丝杆型，同步带型，旋转型（R轴）
- ▶ 适用的电机型号：80~1000W
- ▶ 行程：100~3000 mm
- ▶ 速度：250~2000 mm/s
- ▶ 负载：最大300Kg(水平)/120Kg（垂直）

* 上述行程为采用滚珠丝杆时的行程，采用同步带可以加长行程，需要更长的移动距离时请向本公司咨询。

* 需要标准以外规格的产品时，请预先向我公司咨询。

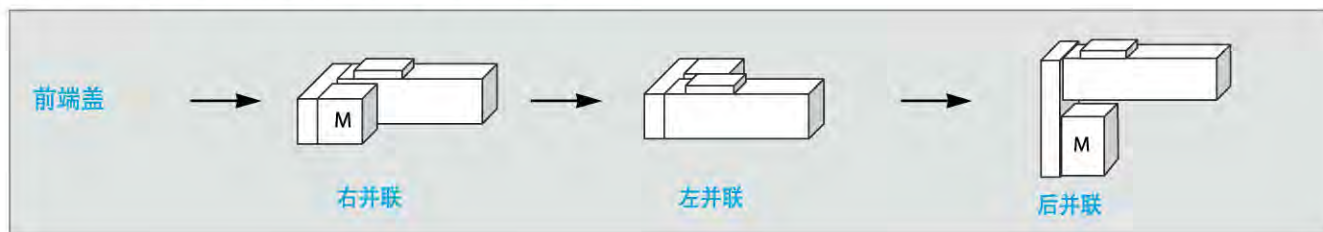
3. X,Y,Z 轴组合与并联方式。

1) X,Y,Z 轴由组合方式来组合，力矩根据组合如下。



- ▶ X-轴：X轴固定在作业台，X轴的负载为水平方向。
负载 = Y 和Z轴的自重 + 工具自重
- ▶ Y-轴：用组合件固定在X轴上。
负载 = Z轴 自重 + 工具自重
- ▶ Z-轴：Z轴：工具上下移动，Z轴的负载为垂直方向。

2) 并联形式 – 正对前端盖，根据电机摆放位置，区分左右并联方式



4. 控制器

单轴和多轴控制器。

控制器	型号	形式	可控制轴数	页数
	IMS-J	单轴控制器	1 轴	151
	IM-Σ	多轴控制器	2~8 轴	157

滚珠丝杆型

DRM 50~250-S(P)

■ DRM60-S



■ DRM80-S



■ DRM130-S



■ DRM250-S



■ DRM60-P



■ DRM80-P



■ DRM130-P



■ DRM250-P



双滑块型

■ DRM80-SD



■ DRM130-SD



■ DRM160-SD



■ DRM80-DR(L)



■ DRM130-DR(L)



■ DRM160-DR(L)



同步带型

■ DRM90-B



■ DRM130-B



■ DRM160-B



■ DRM200-B



■ DRM250-B



齿轮型

■ DRM250-R



旋转型

■ DRMR



产品型号

①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧
系列	底座宽度	方式	电机	编码器	速度	行程	选项
DRM	50	- S -	80	- I -	L10	- 1100 -	L1

① 系列

系列名称: DRM系列为标准直角坐标机器人

DRM: 直角坐标机器人, 单轴, 标准规格

DRMP: 直角坐标机器人, 单轴, 标准规格, 高精度型

DRMC: 直角坐标机器人, 单轴, 洁净式规格

DRMCP: 直角坐标机器人, 单轴, 洁净式, 高精度型

DRMD: 直角坐标机器人, 单轴, 防尘式

DRMDP: 直角坐标机器人, 单轴, 防尘式, 高精度型

② 底座宽度

各型号底座宽

(Ex: 50 = 50mm)

③ 方式

驱动方式

S: 丝杆型, 串联式, (电机串联式)

LP: 丝杆型, 左并联式, (电机在左侧)

RP: 丝杆型, 右并联式, (电机在右侧)

BP: 丝杆型, 后并联式, (电机在后侧)

SD: 丝杆型, 双滑块型, (电机串联式)

DL: 丝杆型, 双滑块型, 左并联
(电机在左侧)

DR: 丝杆型, 双滑块型, 右并联
(电机在右侧)

B: 同步带型

R: 齿轮型

G: 支撑轴

* 支撑轴类型包括系列, 底座宽度, 型号, 滑行长度等
(Ex: DRM80-G-400)

④ 电机

电机容量 (W)

(Ex: 100 = 100W)

⑤ 编码器

A: 绝对型编码器

关闭电源重新开机时可维持当前位置, 每次开机不需要回原点。

I: 增量型编码器

关闭电源时丢失当前位置, 每次开机需要回原点。

⑥ 速度

丝杆型的速度取决于丝距的间距, 同步带型的速度取决于减速比。(单位mm/s)
(Ex: L05=Lead 5mm)

* 3000转是标准电机的额定旋转速度, 速度根据负载和运行条件都不同。

⑦ 行程

直角坐标机器人的移动范围

(Ex: 300=300mm)

⑧ 选项

选配项目

L0: 无传感器

L1: 限位传感器

L2: L1+原点传感器

L3: 光电传感器

K: K1 seal

R: Retainer seal

B: 抱闸电机

型号表

丝杆型（单滑块）

系列	底座宽	-	方式	-	电机	-	编码器	-	速度	-	行程	-	选配		
DRM DRMP	50	-	S	-	80	-	I A	-	L05 / L10 / L20	-	100 ~ 1100	-	L1	-	K
	60	-		-		-		-	L10	-	100 ~ 400	-		-	
	80	-		-		-		-		-		-		-	
	115	-	LP	-	200	-		-	L05 / L10 / L20	-	100 ~ 1100	-	L2	-	R
	130	-		-		-		-		-		-		-	
	160	-		-		-		-		-		-		-	
	200	-	RP	-	400	-		-	L05 / L10 / L20	-	100 ~ 1500	-	L3	-	B
		-		-	600	-		-	L10 / L20	-	100 ~ 1500	-		-	
		-		-	600	-		-		-		-		-	
	250	-	BP	-	800	-		-	L10 / L25 / L50	-	100 ~ 2000	-		-	
-		-		800	-	-	-	-		-					
-		-		1000	-	-	-	-		-					

丝杆型（双滑块）

系列	底座宽	-	方式	-	电机	-	编码器	-	速度	-	行程	-	选配		
DRM	80	-	SD	-	100	-	I A	-	L10	-	100 ~ 600	-	L1	-	K
	130	-	DL	-	200	-		-		-		-	L2	-	R
	160	-	DR	-	400	-		-		-		-	L3	-	B

同步带型

系列	底座宽	-	方式	-	电机	-	编码器	-	速度	-	行程	-	选配				
DRM	90	-	B	-	400	-	I A	-	1800	-	1000 ~ 2500	-	L1 L2 L3	- - - - -	K R B		
	130	-		-	600	-		-	2000	-		-					
	160	-		-	800	-		-		-	1000 ~ 4000	-					
	200	-		-		-		-		2500		-				-	1000 ~ 4500
	250	-		-		-		-	-			-					

齿轮型

系列	底座宽	-	方式	-	电机	-	编码器	-	速度	-	行程	-	选配		
DRM	250	-	R	-	1000	-	I A	-	L40	-	1000 ~ 4000	-	L1 L2 L3	-	K R B

旋转型

系列	-	电机	-	编码器	-	速度
DRMR	-	80	-	I	-	1800(deg/s)

规格表

丝杆串联型

单滑块	行程 (mm),最大速度 (mm/s)																			
型号	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
DRM(P)50-S	250																			
	500							400	320	260	220									
	1000							800	640	530	440									
DRM(P)60-S	500																			
DRM(P)80-S	250																			
	500						480	380	310	250	210									
	1000						970	770	620	510	430									
DRM(P)115-S	250																			
	500						480	380	310	250	210									
	1000						970	760	610	500	420									
DRM(P)130-S	250																			
	500						490	390	310	260	210									
	1000						990	780	630	520	430									
DRM(P)160-S	250																			
	500						470	370	300	250	210	256	221	192	169					
	1000						950	750	610	500	420	512	441	384	338					
	500						470	370	300	250	210	256	221	192	169					
	1000						950	750	610	500	420	512	441	384	338					
DRM(P)200-S	500									440	370	310	270	240	210	180	160	150	130	120
	1250									1100	930	790	690	600	530	470	420	370	340	310
	2500									2210	1860	1590	1380	1200	1060	940	840	750	680	620
	500									443	374	319	276	241	212	188	168	151	137	124
	1250									1100	930	790	690	600	530	470	420	370	340	310
	2500									2210	1860	1590	1380	1200	1060	940	840	750	680	620
DRM(P)250-S	500								470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	1250								1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	2500								2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580
	500								470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	1250								1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	2500								2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580

	丝距 (mm)	最大速度 (mm/s)	电机 (W)	负载 (kg)		加速时负载(kg)							
						0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G
	5	250	80	水平方向	15	15	15	15	-	-	-	-	-
				垂直方向	9	9	4	-	-	-	-	-	-
	10	500	80	水平方向	15	15	15	13	-	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	6	4	-	-	-	-	-
	20	1000	80	水平方向	7	7	7	7	6	4	3	3	2
				垂直方向	3	3	2.5	2.0	2.0	1.5	1.3	0.9	0.6
	10	500	80	水平方向	10	10	10	10	-	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	7	7	-	-	-	-	-
	5	250	80	水平方向	20	20	20	14	-	-	-	-	-
				垂直方向	9	9	3	-	-	-	-	-	-
	10	500	80	水平方向	20	20	20	14	-	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	6	5	-	-	-	-	-
	20	1000	80	水平方向	7	7	7	7	6	5	4	3	2
				垂直方向	3	3	2.5	2	2	1.5	1	1	0.7
	5	250	200	水平方向	80	80	80	80	-	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	34	30	-	-	-	-	-
	10	500	200	水平方向	60	60	60	55	-	-	-	-	-
				垂直方向	20	20	19	18	-	-	-	-	-
	20	1000	200	水平方向	30	35	33	25	21	17	15	13	11
				垂直方向	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5	5
	5	250	200	水平方向	80	80	80	80	-	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	35	30	-	-	-	-	-
	10	500	200	水平方向	60	60	60	55	-	-	-	-	-
				垂直方向	20	20	19	18	-	-	-	-	-
	20	1000	200	水平方向	30	30	30	25	21	17	15	13	11
				垂直方向	8	8	7.5	7	6.5	6	6	5.5	5
	5	250	400	水平方向	120	120	120	120	-	-	-	-	-
				垂直方向	45	45	45	45	-	-	-	-	-
	10	500	400	水平方向	100	100	100	100	-	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	35	35	-	-	-	-	-
	20	1000	400	水平方向	60	60	60	55	-	-	-	-	-
				垂直方向	15	15	15	15	14	13	13	12	11
	10	500	600	水平方向	120	120	120	120	-	-	-	-	-
				垂直方向	40	40	40	40	-	-	-	-	-
	20	1000	600	水平方向	100	100	92	73	60	51	45	39	35
				垂直方向	20	20	19	18	17	16	15	15	14
	10	500	600	水平方向	120	120	120	62	-	-	-	-	-
				垂直方向	40	40	34	16	-	-	-	-	-
	25	1250	600	水平方向	90	90	65	47	36	27	21	16	12
				垂直方向	15	15	15.0	13.0	-	-	-	-	-
	50	2000	600	水平方向	40	40	30	24	19	16	13	11	9
				垂直方向	5	5	5	5	5	5	5	4	3
	10	500	800	水平方向	150	150	150	110	-	-	-	-	-
				垂直方向	60	60	50	38	-	-	-	-	-
	25	1250	800	水平方向	100	100	86	64	-	-	-	-	-
				垂直方向	20	20	20	18	-	-	-	-	-
	50	2500	800	水平方向	40	40	40	32	26	21	18	15	13
				垂直方向	7	7	7	7	7	7	6	5	5
	10	500	800	水平方向	150	150	150	103	-	-	-	-	-
				垂直方向	60	60	51	34	-	-	-	-	-
	25	1250	800	水平方向	100	100	84	62	48	38	30	24	19
				垂直方向	20	20	20	18	15	13	10	8	5
	50	2500	800	水平方向	40	40	40	32	25	21	17	15	13
				垂直方向	7	7	7	7	7	6	6	5	4
	10	500	1000	水平方向	170	170	170	170	-	-	-	-	-
				垂直方向	80	80	80	80	-	-	-	-	-
	25	1250	1000	水平方向	120	120	120	120	120	100	84	72	63
				垂直方向	40	40	40	40	39	36	33	30	27
	50	2500	1000	水平方向	60	60	60	60	57	48	41	36	32
				垂直方向	10	10	10	10	10	10	10	10	10

丝杆串联型

单滑块	行程 (mm) , 最大速度 (mm/s)																			
型号	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
DRM(P)50-P	250																			
	500							400	320	220										
	1000							800	640	440										
DRM(P)60-P	500																			
DRM(P)80-P	250																			
	500						480	380	310	250	210									
	1000						970	770	620	510	430									
DRM(P)115-P	250																			
	500						480	380	310	250	210									
	1000						960	760	610	500	420									
DRM(P)130-P	250																			
	500						490	390	310	260	210									
	1000						990	780	630	520	430									
DRM(P)160-P	250																			
	500						470	370	300	250	210	255	220	192	169					
	1000						950	750	610	500	420	511	440	384	337					
	500						470	370	300	250	210	255	220	192	169					
	1000						950	750	610	500	420	511	440	384	337					
DRM(P)200-P	500									460	380	330	280	240	210	190	170	150	130	120
	1250									1150	960	820	710	610	540	480	430	380	340	310
	2500									2300	1930	1640	1420	1230	1080	960	860	770	690	630
	500									443	374	319	276	241	212	188	168	151	137	124
	1250									1150	960	820	710	610	540	480	430	380	340	310
	2500									2300	1930	1640	1420	1230	1080	960	860	770	690	630
DRM(P)250-P	500								470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	1250								1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	2500								2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580
	500								470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	1250								1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	2500								2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580

	丝距 (mm)	最大速度 (mm/s)	电机 (W)	负载 (kg)	加速时负载(kg)							
					0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G
	5	250	80	水平方向	15	15	15	8	-	-	-	-
				垂直方向	9	9	4	-	-	-	-	-
	10	500	80	水平方向	15	15	15	11	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	5	3	-	-	-	-
	20	1000	80	水平方向	7	7	7	7	5	4	3	2
				垂直方向	3	3	2.5	2	1.5	1	1	0.5
	10	500	80	水平方向	10	10	10	10	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	7	7	-	-	-	-
	5	250	80	水平方向	20	20	20	9	-	-	-	-
				垂直方向	9	9	9	7	-	-	-	-
	10	500	80	水平方向	20	20	20	19	-	-	-	-
				垂直方向	7	7	7	7	-	-	-	-
	20	1000	80	水平方向	7	7	7	7	7	7	6	5
				垂直方向	3	3	3	3	2.5	2	2	1.5
	5	250	200	水平方向	80	80	80	80	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	31	24	-	-	-	-
	10	500	200	水平方向	60	60	60	50	-	-	-	-
				垂直方向	20	20	19	17	-	-	-	-
	20	1000	200	水平方向	30	30	30	25	20	16	14	12
				垂直方向	8	8	7.5	7.0	6.5	6	5.5	5
	5	250	200	水平方向	80	80	80	80	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	32	26	-	-	-	-
	10	500	200	水平方向	60	60	60	50	-	-	-	-
				垂直方向	20	20	19	17	-	-	-	-
	20	1000	200	水平方向	30	30	30	25	20	17	14	12
				垂直方向	8	8	7.5	7	6.5	6	5.5	5
	5	250	400	水平方向	120	120	120	120	-	-	-	-
				垂直方向	45	45	45	45	-	-	-	-
	10	500	400	水平方向	100	100	100	100	-	-	-	-
				垂直方向	35	35	35	35	-	-	-	-
	20	1000	400	水平方向	60	60	60	54	44	37	32	28
				垂直方向	15	15	15	15	14	13	12	12
	10	500	600	水平方向	120	120	120	120	-	-	-	-
				垂直方向	40	40	40	40	-	-	-	-
	20	1000	600	水平方向	100	100	90	72	60	51	44	39
				垂直方向	20	20	18	18	17	16	15	14
	10	500	600	水平方向	120	120	108	57	-	-	-	-
				垂直方向	40	40	32.0	13.0	-	-	-	-
	25	1250	600	水平方向	90	90	64	46	35	26	20	15
				垂直方向	17	17	15.6	13.3	10	8	5	3
	50	2000	600	水平方向	30	30	30	24	19	16	13	11
				垂直方向	7	7	6.9	6.3	5	5	4	3
	10	500	800	水平方向	150	150	150	110	-	-	-	-
				垂直方向	60	60	50	38	-	-	-	-
	25	1250	800	水平方向	120	120	85	63	49	38	31	25
				垂直方向	22	22.5	20.6	18.4	15	13	10	8
	50	2500	800	水平方向	40	40	40	32	25	21	18	15
				垂直方向	9	9	8.8	8.2	7	7	6	5
	10	500	800	水平方向	150	150	93	42	-	-	-	-
				垂直方向	60	60	26	2	-	-	-	-
	25	1250	800	水平方向	100	100	61	44	33	24	18	13
				垂直方向	20	20	15.0	12.0	9	7	4	1
	50	2500	800	水平方向	40	40	32	24	19	15	13	11
				垂直方向	7	7	6	6	5	4	4	3
	10	500	1000	水平方向	170	170	170	170	-	-	-	-
				垂直方向	80	80	80	80	-	-	-	-
	25	1250	1000	水平方向	120	120	120	120	120	99	83	71
				垂直方向	40	40	40.0	40	38	36	32	29
	50	2500	100	水平方向	60	60	60	60	57	48	41	36
				垂直方向	10	10	10	10	10	10	10	10

丝杆型

双滑块 型号	行程 (mm), 最大速度 (mm/s)						丝距 (mm)	最大速度 (mm/s)	电机 (W)	加速度 (G)	
	100	200	300	400	500	600					
DRM(P)80-SD	500				470	340	10	500	80	0.3	
DRM(P)130-SD	500				480	350	10	500	200	0.3	
DRM(P)160-SD	500				450	330	10	500	400	0.3	
DRM(P)80-L(R)D	500				470	340	10	500	80	0.3	
DRM(P)130-L(R)D	500				480	350	10	500	200	0.3	
DRM(P)160-L(R)D	500				450	330	10	500	400	0.3	

同步带型

同步带	行程 (mm) ,最大速度 (mm/s)																						
型号	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	3000	3500	4000	4500	5000		
DRM90-B	1800																						
DRM130-B	2000																						
DRM160-B	2000																						
DRM200-B	2000																						
DRM250-B	2500																						

齿轮型

齿轮型 型号	行程 (mm), 最大速度 (mm/s)																				
	100-600	700	800	1000	1200	1400	1600	1800	2000	2200	2400	2600	2800	3000	3200	3400	3600	3800	4000	4200	
DRM250-R	2000																				

额定加速时负载 (kg)			加速时负载(kg)							
			0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G
水平方向	7		7	4	1	-	-	-	-	-
水平方向	20		20	20	17	13	10	7	5	4
水平方向	30		30	30	30	30	30	29	25	22
水平方向	7		7	4	1	-	-	-	-	-
水平方向	20		20	20	17	13	10	7	5	4
水平方向	30		30	30	30	30	30	29	25	22

	最大速度 (mm/s)	电机 (W)	额定加速时负载 (kg)		加速时负载(kg)							
					0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G
	1800	400	水平方向	25	25	25	25	-	-	-	-	-
	2000	600	水平方向	35	35	35	34	28	-	-	-	-
	2000	800	水平方向	50	50	50	42	34	-	-	-	-
	2000	1000	水平方向	70	70	70	70	67	-	-	-	-
	2500	1000	水平方向	70	70	70	63	50	41	35	-	-

	最大速度 (mm/s)	电机 (W)	额定加速时负载 (kg)		加速时负载(kg)							
					0.3G	0.4G	0.5G	0.6G	0.7G	0.8G	0.9G	1.0G
	2000	1000	垂直方向	75	70	70	70	70	70	44	28	18

DRM50-S

丝杆型标准规格, 底座宽 50mm, 串联式, 80W, 1~1000mm/s

DRMP50-S

丝杆型标准规格, 底座宽 50mm, 串联式, 80W, 1~1000mm/s, 高精度

形式: 串联式

行程: 100~1100mm

负载: 15Kg (水平), 9Kg (垂直)

系列

底座宽度

形式

电机

编码器

速度

行程

选配

DRM

50

-

S

-

80

-

I

-

L10

-

1100

-

L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM50-S	80	I	L05	250	100~600	15	9
DRMP50-S		A	L10	500	100~1100	15	7
			L20	1000		7	3

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

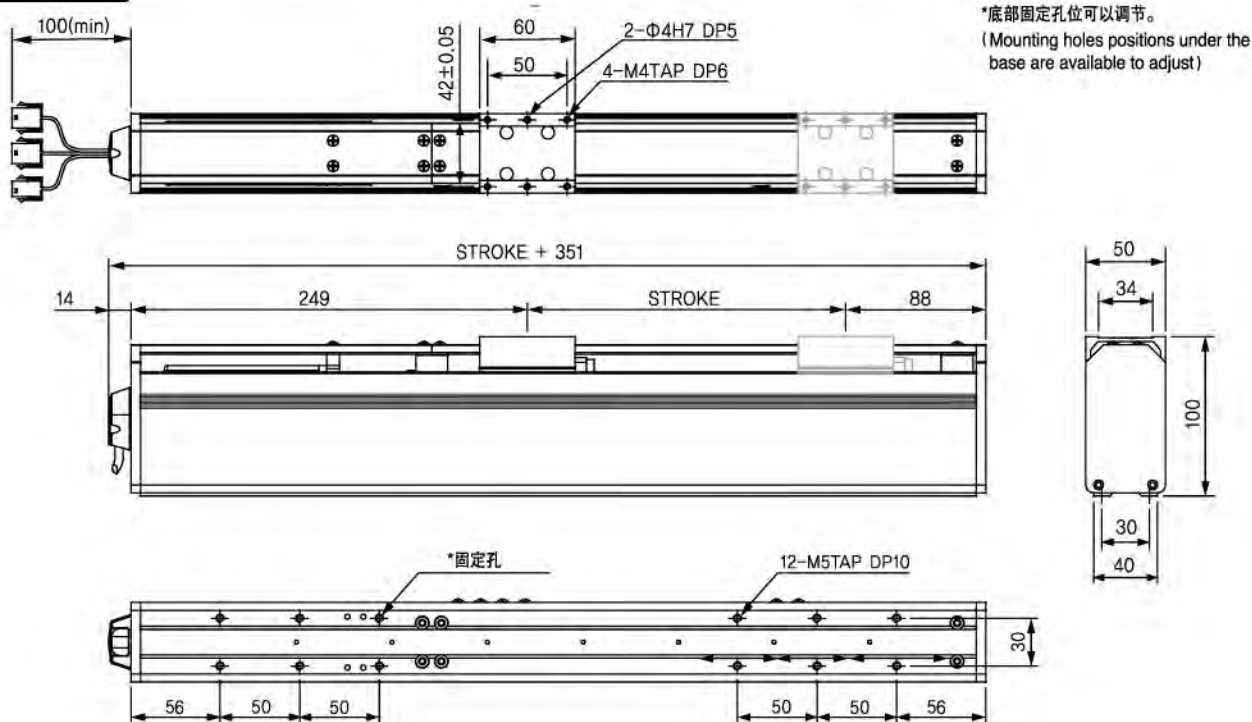
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	x	7.9	Mp
	y	5.2	Mr
Mb	x	6.6	My
	z	5.2	Mr
Mc	y	6.7	My
	z	5.6	Mp

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m,10m (选配)

尺寸



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	3.7	4.2	4.7	5.5	5.7	6.2	6.7	7.2	7.7	8.2	8.7
最大速度 (mm/s)	L05	250						-	-	-	-	-
	L10	500						400	320	260	220	
	L20	1000						800	640	530	440	

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1)电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2)自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM60-S	丝杆型标准规格, 底座宽 60mm, 串联式, 80W, 1~500mm/s							
DRMP60-S	丝杆型标准规格, 底座宽 60mm, 串联式, 80W, 1~500mm/s, 高精度							
形式: 串联式		行程: 100~400mm		负载: 10Kg (水平), 7Kg (垂直)				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	60	- S -	80	- I -	L10	400	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM60-S DRMP60-S	80	I A	L10	500	100~400	10	7

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

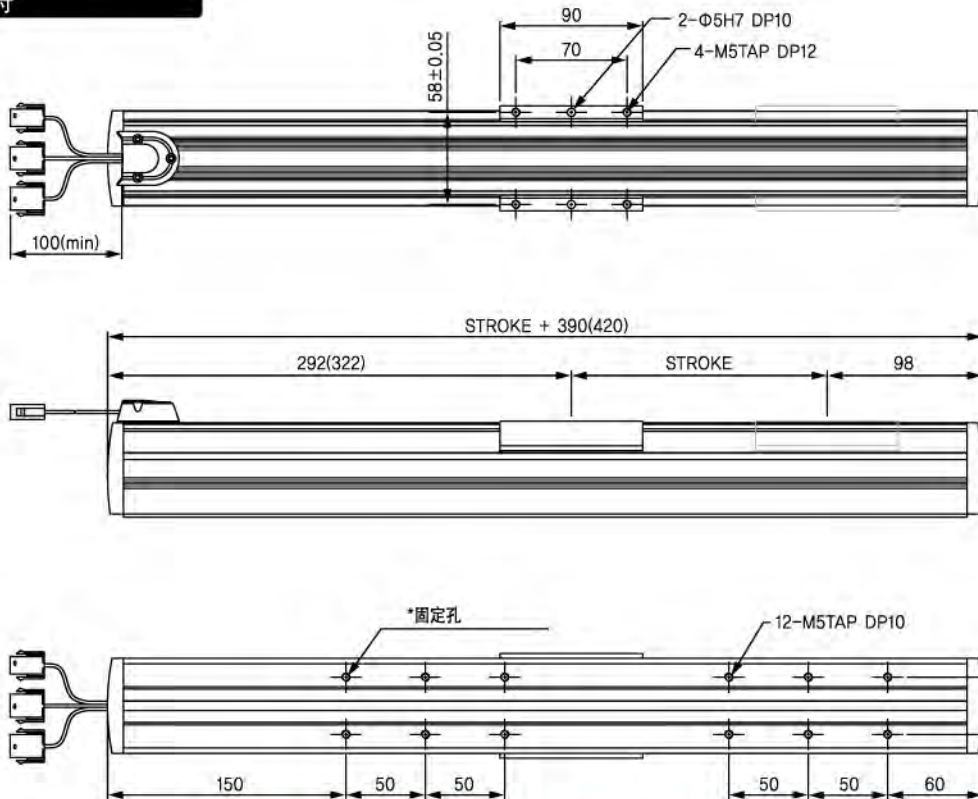
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	X	7	Mp
	Y	5	Mr
Mb	X	21	My
	Z	9	Mr
Mc	Y	23	My
	Z	22	Mp

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。
(Mounting holes positions under the base are available to adjust)

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400
	重量(kg)	2.2	2.7	3	3.3	3.3	3.6	3.6
最大速度 (mm/s)	L10	500						

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM- Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1)电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2)自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM80-S	丝杆型标准规格, 底座宽 50mm, 串联式, 80W, 1~1000mm/s						
DRMP80-S	丝杆型标准规格, 底座宽 50mm, 串联式, 80W, 1~1000mm/s, 高精度						
形式: 串联式		行程: 100~1100mm		负载: 15Kg (水平), 9Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	80	- S -	80	- I -	L10	- 1100 -	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM80-S	80	I	L05	250	100~600	20	9
DRMP80-S		A	L10	500	100~1100	20	7
			L20	1000		7	3

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

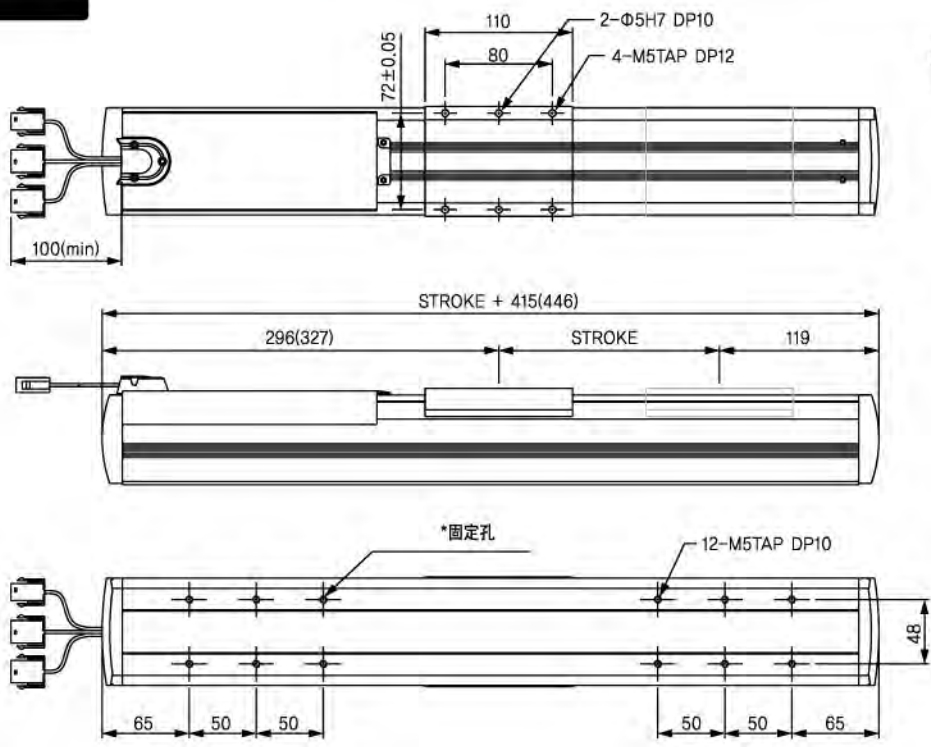
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	12	Mp
	Y	15	Mr
Mb	X	36	My
	Z	29	Mr
Mc	Y	50	My
	Z	38	Mp

通用规格

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*DRMP 规格用【】表示

尺寸



*底部固定孔位可以调节。
(Mounting holes positions under the base are available to adjust)

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	3.9	4.6	5.2	5.8	6.4	7	7.6	8.2	8.8	9.4	10
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-
	L10				500			480	380	310	250	210
	L20				1000			970	770	620	510	430

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM115-S		丝杆型标准规格, 底座宽 115mm, 串联式, 200W, 1~1000mm/s					
DRMP115-S		丝杆型标准规格, 底座宽 115mm, 串联式, 200W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 串联式		行程: 100~1100mm		负载: 80Kg (水平) , 35Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	115	- S -	200	I	L10	1100	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM115-S	200	I	L05	250	100~600	80	35
DRMP115-S		A	L10	500	100~1100	60	20
			L20	1000		30	8

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	99	Mr
	Y	125	My
Mb	X	103	Mr
	Z	129	My
Mc	Y	97	Mr
	Z	118	My

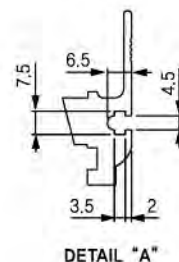
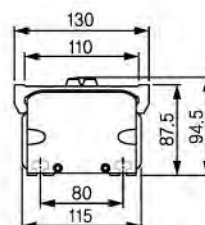
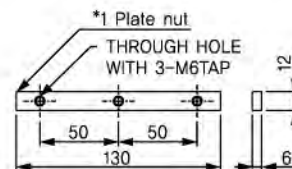
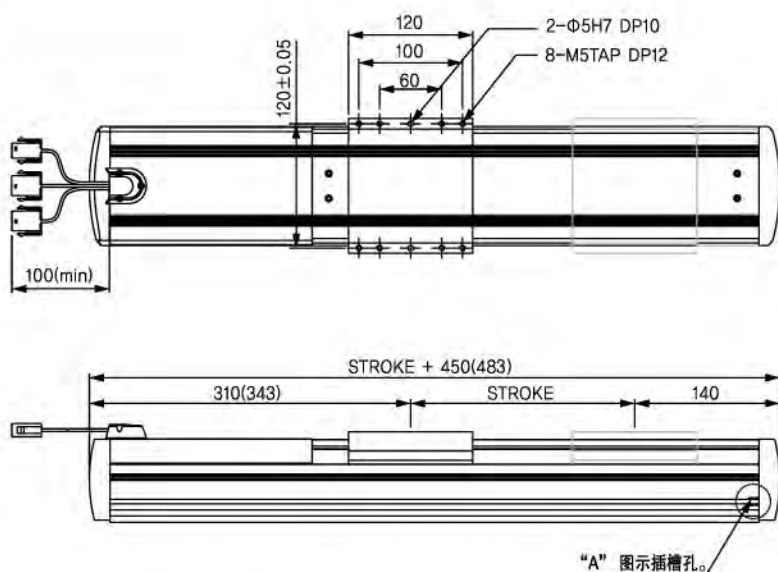
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸

*底部固定孔位可以调节。



1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	7	8	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-
	L10				500			480	380	300	250	210
	L20				1000			960	760	610	500	420

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m 以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM130-S		丝杆型标准规格, 底座宽 130mm, 串联式, 200W, 1~1000mm/s					
DRMP130-S		丝杆型标准规格, 底座宽 130mm, 串联式, 200W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 串联式		行程: 100~1100mm		负载: 80Kg (水平), 35Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	130	- S -	200	I	- L10 -	1100	- L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM130-S	200	I	L05	250	100~600	80	35
DRMP130-S		A	L10	500	100~1100	60	20
			L20	1000		30	8

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

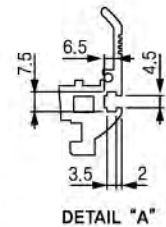
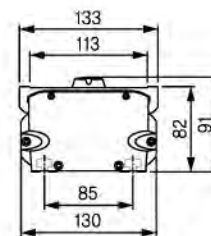
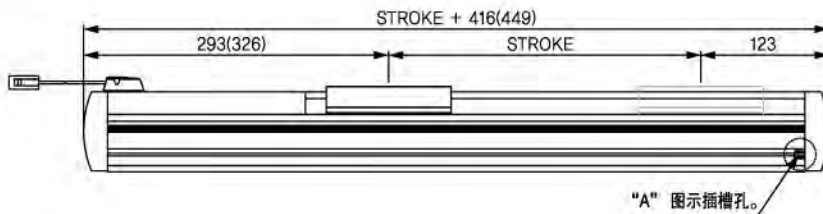
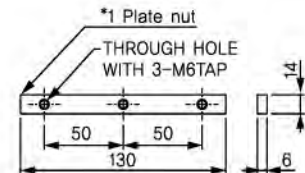
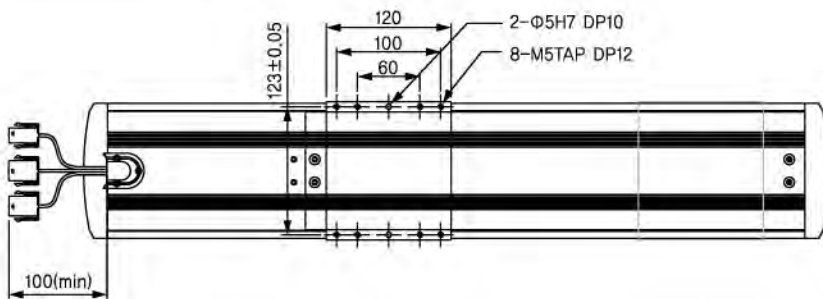
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	100	Mr
	Y	136	Mr
Mb	X	112	My
	Z	143	Mr
Mc	Y	101	My
	Z	122	Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	6.9	7.8	8.7	9.6	10.5	11.4	12.3	13.2	14.1	15	15.9
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-
	L10				500			490	390	310	260	210
	L20				1000			990	780	630	520	430

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM160-S		丝杆型标准规格, 底座宽 160mm, 串联式, 400W/600W, 1~1000mm/s					
DRMP160-S		丝杆型标准规格, 底座宽 160mm, 串联式, 400W/600W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 串联式		行程: 100~1500mm		负载: 120Kg (水平), 45Kg (垂直) /120Kg (水平), 40Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	160	- S -	600	- I -	L10	- 1500 -	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-S DRMP160-S	400	I A	L05	250	100~600	120	45
			L10	500	100~1500	100	35
			L20	1000		60	15
	600		L10	500		120	40
			L20	1000		100	20

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

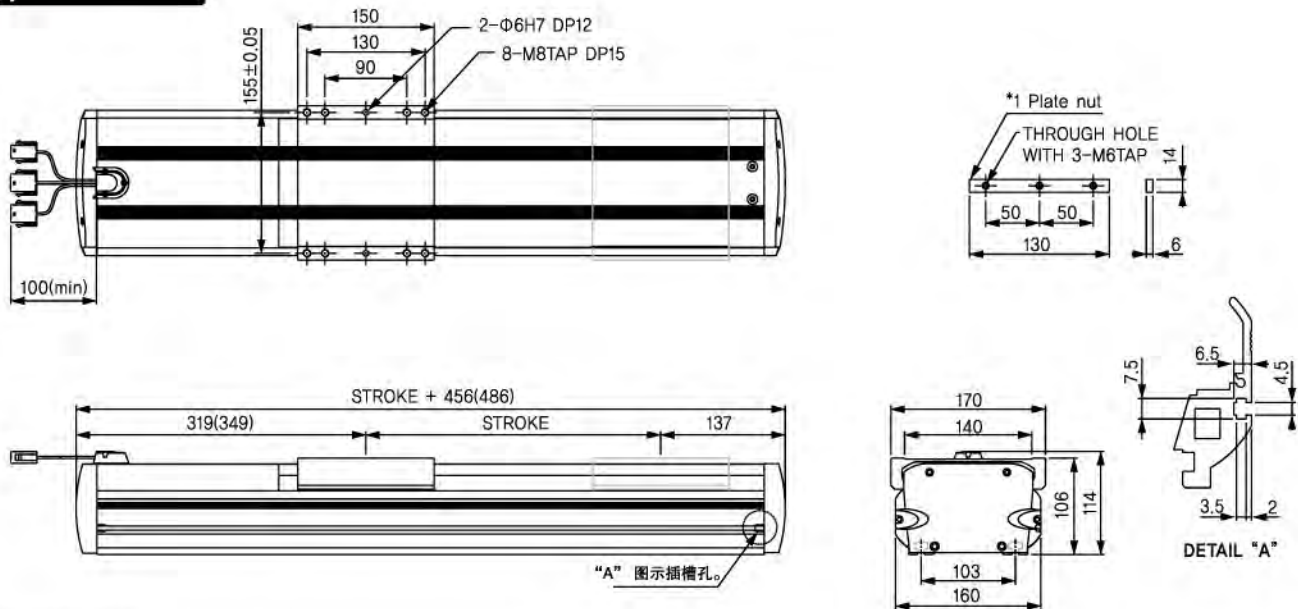
力矩

方向	扭矩 (N.m)		
	X	Y	Z
Ma	165	232	Mr
	190	246	My
Mb	174	211	Mr
	211	246	My

通用规格

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
	重量(kg)	12.1	13.5	14.9	16.3	17.7	19.1	20.5	21.9	23.3	24.7	26.1	27.5	28.9	30.3	31.7
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-	-	-	-	-
	L10				500			470	370	300	250	210	256	221	192	169
	L20				1000			950	750	610	500	420	512	441	384	338

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM200-S

丝杆型标准规格, 底座宽 200mm, 串联式, 600W/800W, 1~2500mm/s

DRMP200-S

丝杆型标准规格, 底座宽 200mm, 串联式, 600W/800W, 1~2500mm/s, 高精度

形式: 串联式

行程: 100~2000mm

负载: 120Kg (水平), 40Kg (垂直) / 150Kg (水平), 60Kg (垂直)

系列

底座宽度

形式

电机

编码器

速度

行程

选配

DRM

200

- S -

800

- I -

L10

- 2000 -

L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM200-S DRMP200-S	600	I A	L10	500	100~2000	120	40
			L25	1250		90	15
			L50	2500		40	5
	800		L10	500		150	60
			L25	1250		100	20
			L50	2500		40	7

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

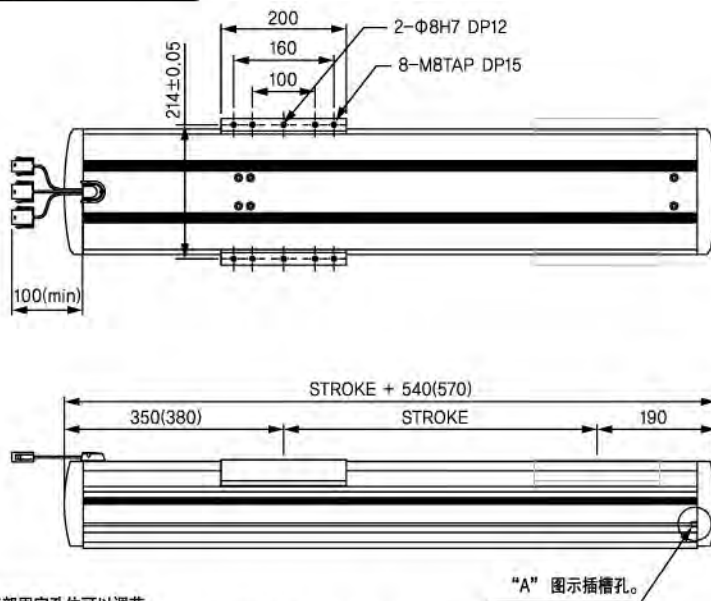
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	x	621	Mp
	y	722	Mr
Mb	x	597	My
	z	746	Mr
Mc	y	593	My
	z	710	Mp

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

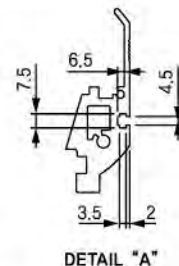
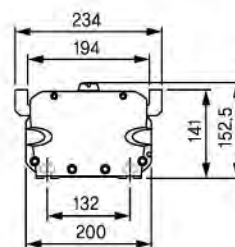
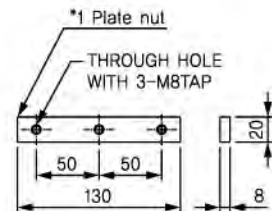
重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m,10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system



	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
	重量(kg)	24.0	26.6	29.2	31.8	34.4	37.0	39.6	42.2	44.8	47.4	50.5	52.6	55.2	57.8	60.4	63.0	65.6	68.2	70.8	73.4
最大速度 (mm/s)	L10					500					440	370	310	270	240	210	180	160	150	130	120
	L25					1250					1100	930	790	690	600	530	470	420	370	340	310
	L50					1500					2210	1860	1590	1380	1200	1060	940	840	750	680	620

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1)电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2)自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM250-S	丝杆型标准规格, 底座宽 250mm, 串联式, 800W/1000W, 1~2500mm/s							
DRMP250-S	丝杆型标准规格, 底座宽 250mm, 串联式, 800W/1000W, 1~2500mm/s, 高精度							
形式: 串联式		行程: 100~2000mm		负载: 150Kg (水平), 60Kg (垂直) / 170Kg (水平), 80Kg (垂直)				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	250	- S -	800	- I -	L10	2000	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DSM250-S DSMP250-S	800	I A	L10	500	100~2000	150	60
			L25	1250		100	20
			L50	2500		40	7
	1000		L10	500		170	80
			L25	1250		120	40
			L50	2500		60	10

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

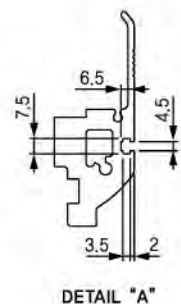
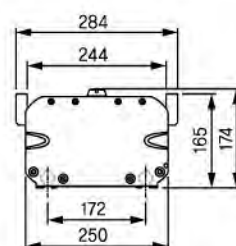
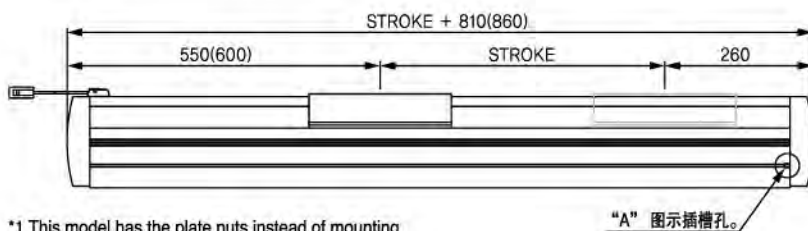
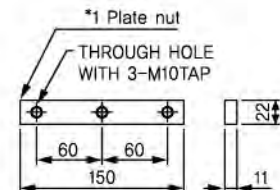
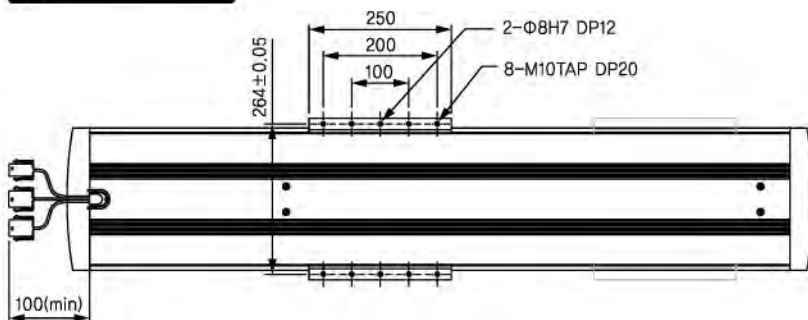
方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 673 Mp
	Y 1134 Mr
Mb	X 935 My
	Z 1175 Mr
Mc	Y 652 My
	Z 790 Mp

通用规格

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*DRMP 规格用【】表示

尺寸



*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
重量(kg)	44.2	47.6	51.0	54.4	57.8	61.2	64.6	68.0	71.4	74.8	78.2	81.6	85.0	88.4	91.8	95.2	98.6	102.0	105.4	108.8
最大速度 (mm/s)	L10				500				470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	L25				1250				1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	L50				2500				2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m 以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM50-P		丝杆型标准规格, 底座宽 50mm, 并联式, 80W, 1~1000mm/s						
DRMP50-P		杆型标准规格, 底座宽 50mm, 并联式, 80W, 1~1000mm/s, 高精度						
形式: 并联式		行程: 100~1100mm		负载: 15Kg (水平), 9Kg (垂直)				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	50	- LP -	80	- I -	L10	- 1100 -	L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM50-P	80	I	L05	250	100~600	15	9
DRMP50-P		A	L10	500	100~1100	15	7
			L20	1000		7	3

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

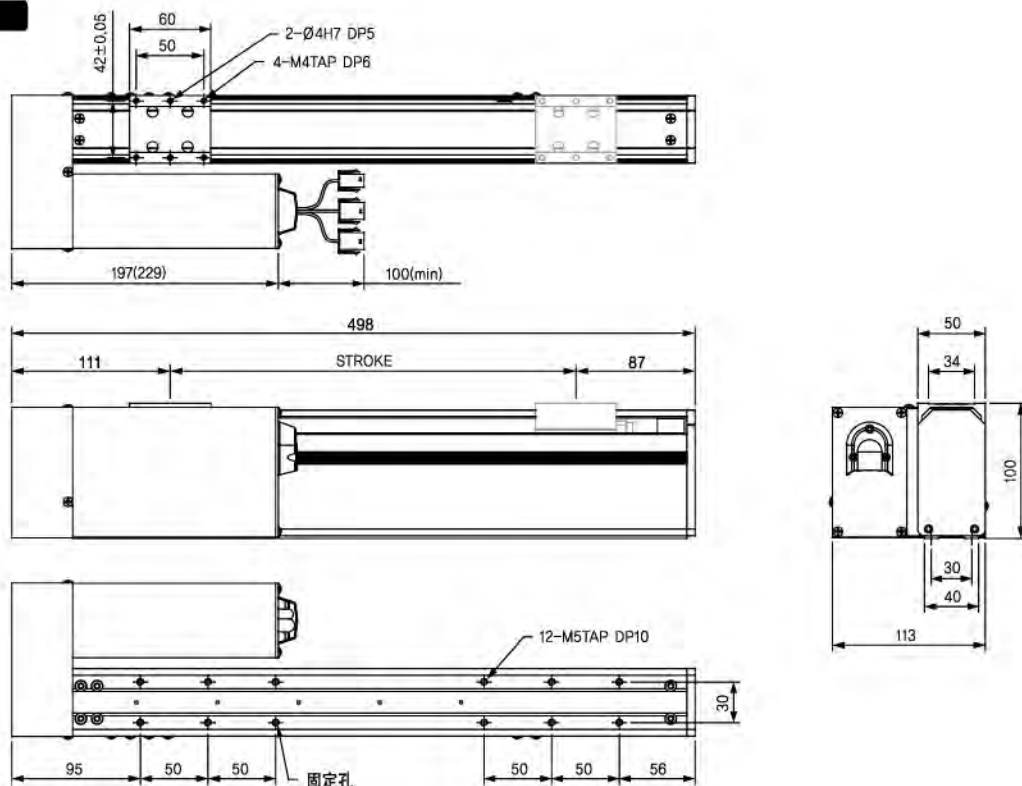
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	7.9	Mp
	Y	5.2	Mr
Mb	X	6.6	My
	Z	5.2	Mr
Mc	Y	6.7	My
	Z	5.6	Mp

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	3.0	3.5	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0	6.5	7.0	7.5	8.0
最大速度 (mm/s)	L05	250						-	-	-	-	-
	L10	500						400	320	260	220	
	L20	1000						800	640	530	440	

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM60-P		丝杆型标准规格, 底座宽 60mm, 并联式, 80W, 1~500mm/s						
DRMP60-P		丝杆型标准规格, 底座宽 60mm, 并联式, 80W, 1~500mm/s, 高精度						
形式: 并联式		行程: 100~400mm		负载: 10Kg (水平), 7Kg (垂直)				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	60	- LP -	80	- I -	L10	400	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM60-P DRMP60-P	80	I A	L10	500	100~400	10	7

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

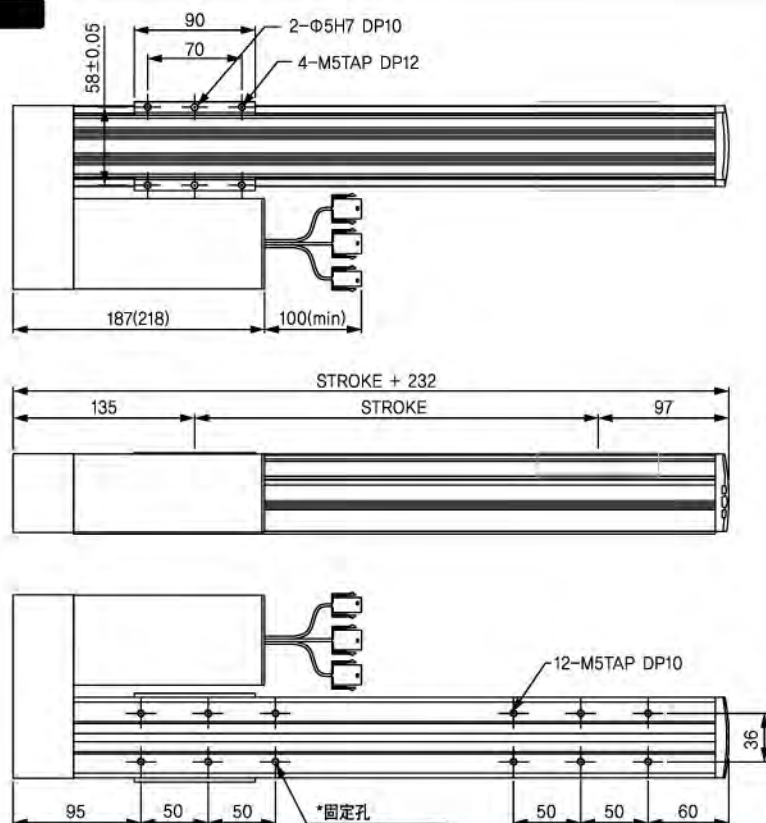
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	7	Mp
	Y	5	Mr
Mb	X	21	My
	Z	9	Mr
Mc	Y	23	My
	Z	22	Mp

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400
重量(kg)		2.2	2.7	3	3.3	3.3	3.6	3.6
最大速度 (mm/s)	L10	500						

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM80-P		丝杆型标准规格, 底座宽 80mm, 并联式, 80W, 1~1000mm/s					
DRMP80-P		丝杆型标准规格, 底座宽 80mm, 并联式, 80W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 并联式		行程100~1100mm		负载: 20Kg (水平), 9Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	
DRM	80	- LP -	80	- I -	L10	1100	L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM80-P	80	I	L05	250	100~600	20	9
DRMP80-P		A	L10	500	100~1100	20	7
			L20	1000		7	3

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

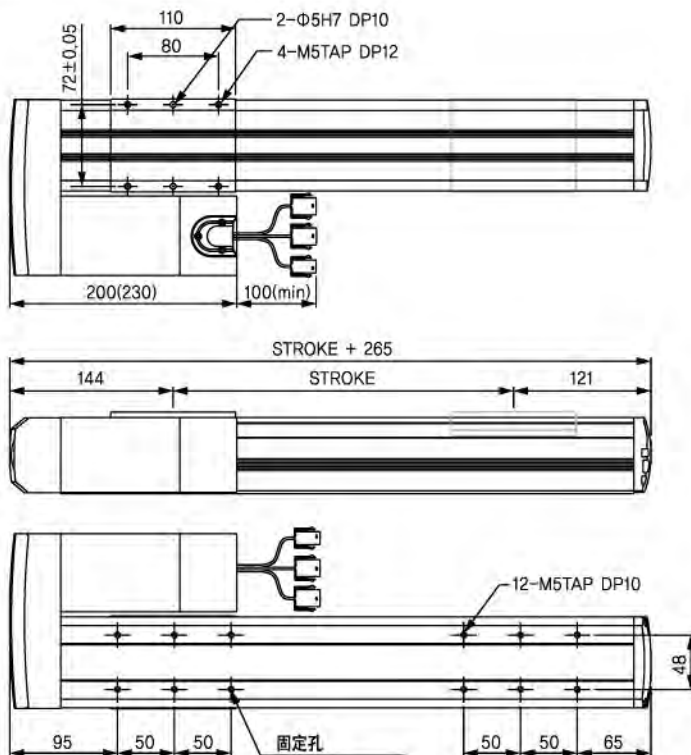
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	12	Mp
	Y	15	Mr
Mb	X	36	My
	Z	29	Mr
Mc	Y	50	My
	Z	38	Mp

通用规格

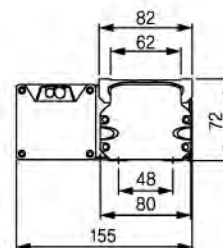
*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。
(Mounting holes positions under the base are available to adjust)



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	3.9	4.5	5.1	5.7	6.3	6.3	7.5	8.1	8.7	9.3	9.9
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-
	L10				500			480	380	310	250	210
	L20				1000			970	770	620	510	430

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM115-P		丝杆型标准规格, 底座宽 115mm, 并联式, 200W, 1~1000mm/s					
DRMP115-P		丝杆型标准规格, 底座宽 115mm, 并联式, 200W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 并联式		行程: 100~1100mm		负载: 80Kg (水平), 35Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	115	- LP -	200	- I -	L10	- 1100 -	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM115-P	200	I	L05	250	100~600	80	35
DRMP115-P		A	L10	500	100~1100	60	20
			L20	1000		30	8

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

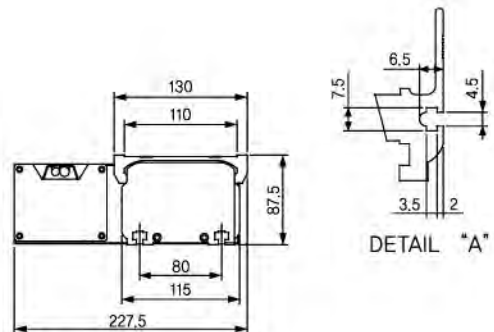
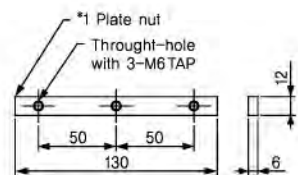
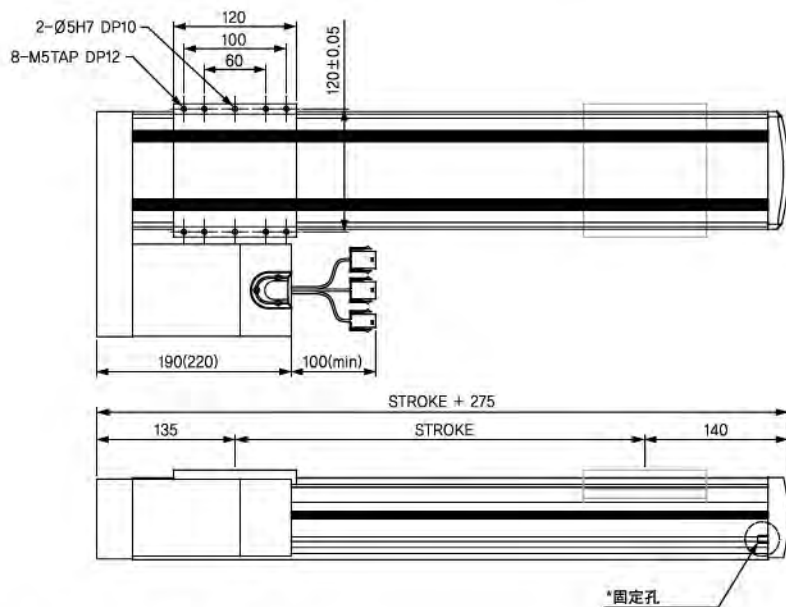
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	99	Mp
	Y	125	Mr
Mb	X	103	My
	Z	129	Mr
Mc	Y	97	My
	Z	118	Mp

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*上述速度为0.3G 加速时为基准

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	7	8	8.9	9.8	10.7	11.6	12.5	13.4	14.3	15.2	16.1
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-
	L10				500			480	380	300	250	210
	L20				1000			960	760	610	500	420

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM130-P	丝杆型标准规格, 底座宽 130mm, 并联式, 200W, 1~1000mm/s						
DRMP130-P	丝杆型标准规格, 底座宽 130mm, 并联式, 200W, 1~1000mm/s, 高精度						
形式: 并联式		行程: 100~1100mm		负载: 80Kg (水平), 35Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	
DRM	130	- LP -	200	- I -	L10	- 1100 -	L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM130-P	200	I A	L05	250	100~600	80	35
DRMP130-P			L10	500	100~1100	60	20
			L20	1000		30	8

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

力矩

方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	100	Mp
	Y	136	Mr
Mb	X	112	My
	Z	143	Mr
Mc	Y	101	My
	Z	122	Mp

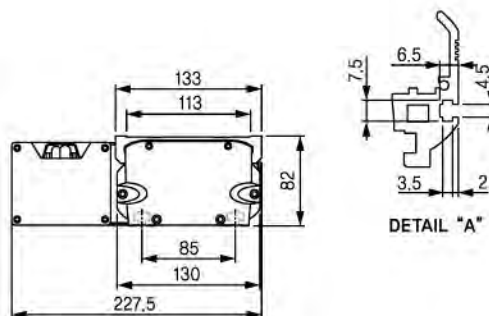
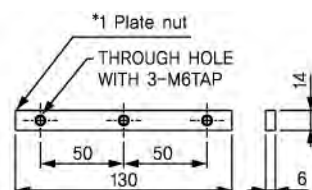
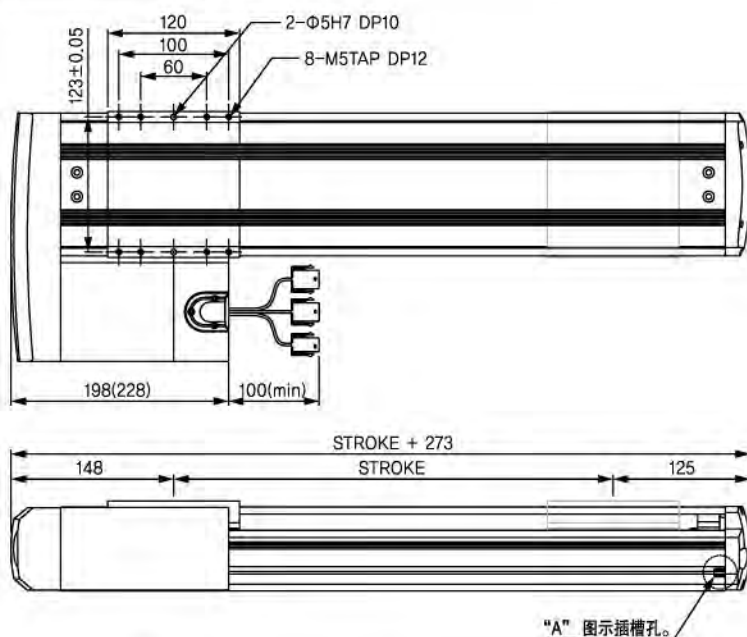
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	±0.02mm[±0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

※以上选配价格可变动

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100
	重量(kg)	6.7	7.6	8.5	9.4	10.3	11.2	12.1	13	13.9	14.8	15.7
最大速度 (mm/s)	L05				250				-	-	-	-
	L10				500			490	390	310	260	210
	L20				1000			990	780	630	520	430

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM160-P		丝杆型标准规格, 底座宽 160mm, 并联式, 400W/600W, 1~1000mm/s					
DRMP160-P		丝杆型标准规格, 底座宽 160mm, 并联式, 400W/600W, 1~1000mm/s, 高精度					
形式: 并联式		行程: 100~1500mm		负载: 120Kg (水平), 45Kg (垂直) / 120Kg (水平), 40Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	160	- LP -	600	- I -	L10	- 1500 -	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-P DRMP160-P	400	I A	L05	250	100~600	120	45
			L10	500	100~1500	100	35
			L20	1000		60	15
	600		L10	500		120	40
			L20	1000		100	20

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

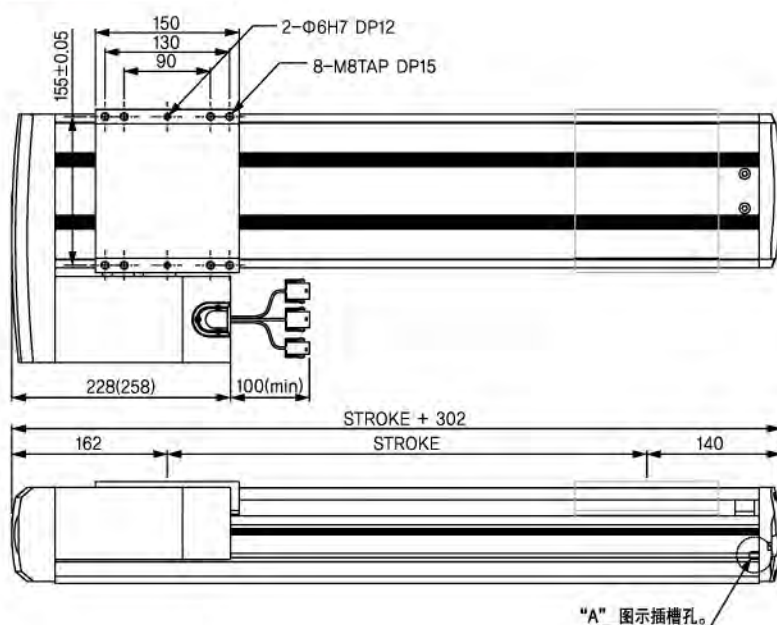
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	X	165	Mr
	Y	232	Mr
Mb	X	190	My
	Z	246	Mr
Mc	Y	174	My
	Z	211	Mr

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

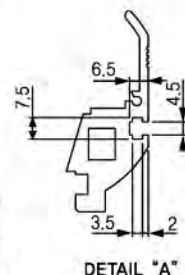
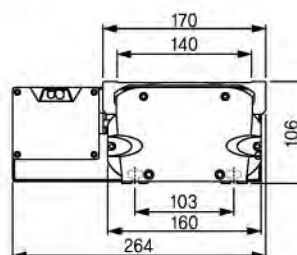
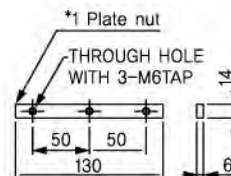
重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

(Mounting holes positions under the base are available to adjust)



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
	重量(kg)	11.4	12.8	14.2	15.6	17.0	18.4	19.8	21.2	22.6	24.0	25.4	26.8	28.2	29.6	31.0
最大速度 (mm/s)	L05				250			-	-	-	-	-	-	-	-	-
	L10				500			470	370	300	250	210	255	220	192	169
	L20				1000			950	750	610	500	420	511	440	384	337

*上述速度为0.3G加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM200-P		丝杆型标准规格, 底座宽 200mm, 并联式, 600W/800W, 1~2500mm/s					
DRMP200-P		丝杆型标准规格, 底座宽 200mm, 并联式, 600W/800W, 1~2500mm/s, 高精度					
形式: 并联式		行程: 100~2000mm		负载: 120Kg (水平), 40Kg (垂直) /150Kg (水平), 60Kg (垂直)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	200	- LP -	800	- I -	L10	- 2000 -	L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM200-P DRMP200-P	600	I A	L10	500	100~2000	120	40
			L25	1250		90	17
			L50	2500		30	7
	800	A	L10	500		150	60
			L25	1250		120	22
			L50	2500		40	9

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

力矩

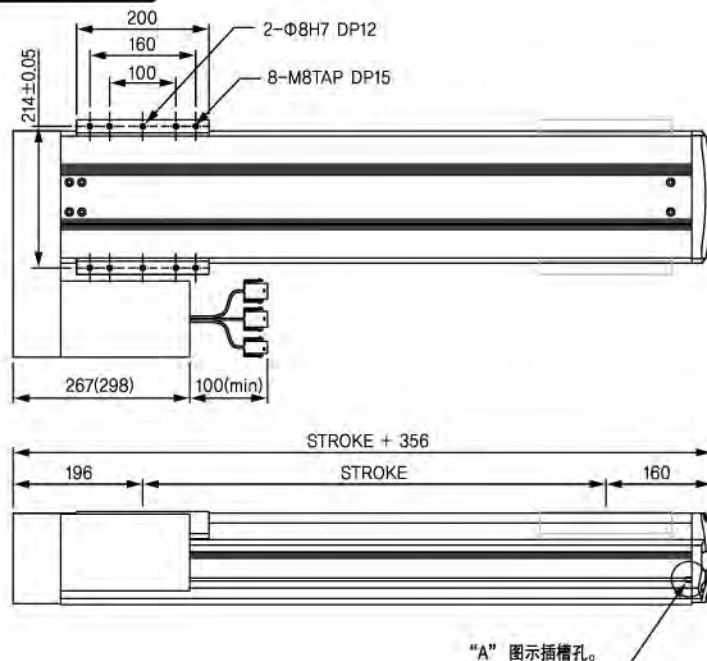
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	621	Mp
	Y	722	Mr
Mb	X	597	My
	Z	746	Mr
Mc	Y	593	My
	Z	710	Mp

通用规格

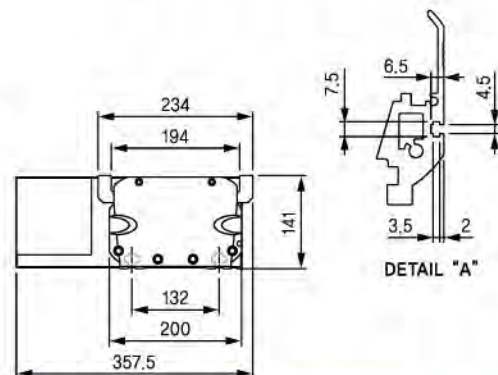
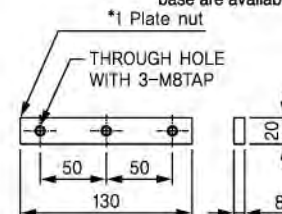
*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。
(Mounting holes positions under the base are available to adjust)



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
	重量(kg)	24.0	26.6	29.2	31.8	34.4	37.0	39.6	42.2	44.8	47.4	50.0	52.6	55.2	57.8	60.4	63.0	65.6	68.2	70.8	73.4
最大速度 (mm/s)	L05					500					440	370	310	270	240	210	180	160	150	130	120
	L10					1250					1100	930	790	690	600	530	470	420	370	340	310
	L20					2500					2210	1860	1590	1380	1200	1060	940	840	750	680	620

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM250-P		丝杆型标准规格, 底座宽 250mm, 并联式, 800W/1000W, 1~2500mm/s						
DRMP250-P		丝杆型标准规格, 底座宽 250mm, 并联式, 800W/1000W, 1~2500mm/s, 高精度						
形式: 并联式		行程: 100~2000mm		负载: 150Kg (水平), 60Kg (垂直) /170Kg (水平), 80Kg (垂直)				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	250	- LP -	800	- I -	L10	2000	L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM200-P DRMP200-P	600	I A	L10	500	100~2000	150	60
			L25	1250		100	20
			L50	2500		40	7
	800		L10	500		170	80
			L25	1250		120	40
			L50	2500		60	10

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

※以上选配价格可变动

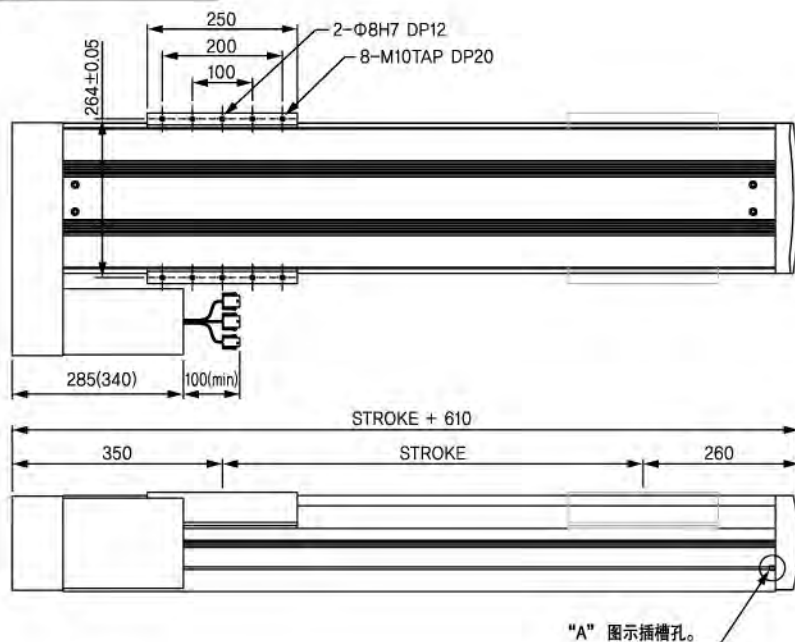
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	673	Mp
	Y	1134	Mr
Mb	X	935	My
	Z	1175	Mr
Mc	Y	652	My
	Z	790	Mp

通用规格

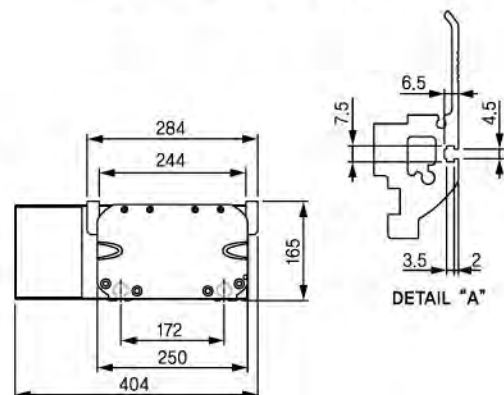
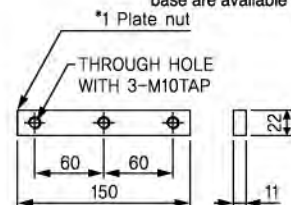
*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。
(Mounting holes positions under the base are available to adjust)



尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
	重量(kg)	38.4	41.8	45.2	48.6	52.0	55.4	58.8	62.2	65.6	69.0	72.4	75.8	79.2	82.6	86.0	89.4	92.8	96.2	99.6	103.0
最大速度 (mm/s)	L10					500				470	390	330	290	250	220	190	170	150	140	120	110
	L25					1250				1100	990	840	720	630	550	490	430	390	350	320	290
	L50					2500				2370	1990	1690	1450	1260	1110	980	870	780	710	640	580

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸的型号时重量, 如果是抱闸的电机, 在此重量上增加 0.5kg。

DRM80-SD		丝杆型双滑块，底座宽 80mm，串联式，80W，1~500mm/s						
DRMP80-SD		丝杆型双滑块，底座宽 80mm，串联式，80W，1~500mm/s，高精度						
形式：双滑块		行程：100~600mm		负载：10Kg（水平）				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	80	- SD -	80	- I -	L10	600	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM80-SD	80	I	L10	500	100~600	10	-
DRMP80-SD		A					

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal

*以上选配价格可变动

力矩

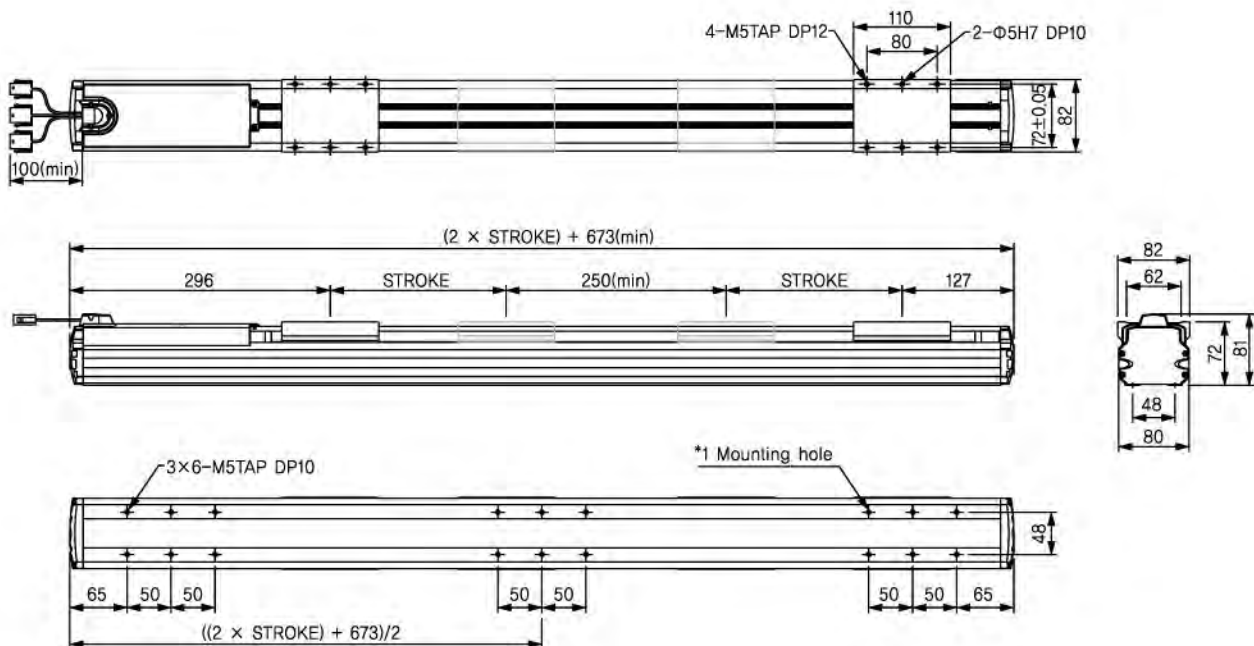
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	12	Mp
	Y	15	Mr
Mb	X	36	My
	Z	29	Mr

通用规格

*DRMP 规格用 [] 表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m,10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
	重量(kg)	9.0	9.8	10.6	11.4	12.2	13	13.8	14.6	15.4	16.2	17.0
最大速度 (mm/s)	L10	500						470	470	340	340	

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。

DRM130-SD		丝杆型双滑块，底座宽 130mm，串联式，200W，1~500mm/s					
DRMP130-SD		丝杆型双滑块，底座宽 130mm，串联式，200W，1~500mm/s，高精度					
形式：双滑块		行程：100~600mm		负载：20Kg（水平）			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	
DRM	130	- SD -	200	- I -	L10	- 600 -	L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载（最大）	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM130-SD DRMP130-SD	200	I A	L10	500	100~600	20	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal

*以上选配价格可变动

力矩

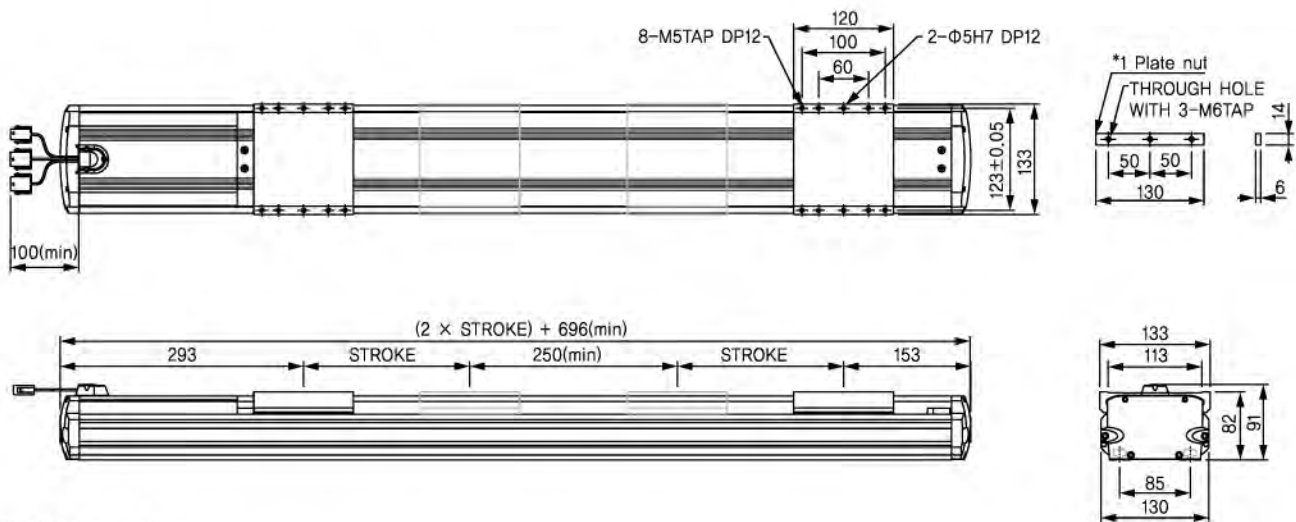
方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 256 Mp
	Y 347 Mr
Mb	X 285 My
	Z 364 Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆，Φ15（丝距10mm）
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m（标配），7m,10m（选配）

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸，重量，最大速度

行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
重量(kg)	14.0	15.3	16.6	17.9	19.2	20.5	21.8	23.1	24.2	25.5	27.0
最大速度 (mm/s)	L10							480	480	350	350

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1)电缆长度用户可以选配，最大长度为 30m，15m以上受安装环境影响。

DRM160-SD	丝杆型双滑块，底座宽 160mm，串联式，400W，1~500mm/s						
DRMP160-SD	丝杆型双滑块，底座宽 160mm，串联式，400W，1~500mm/s，高精度						
形式：双滑块		行程：100~600mm		负载：30Kg（水平）			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	160	- SD -	400	- I -	L10	- 600 -	L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-SD	400	I	L10	500	100~600	30	-
DRMP160-SD		A					

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal

*以上选配价格可变动

力矩

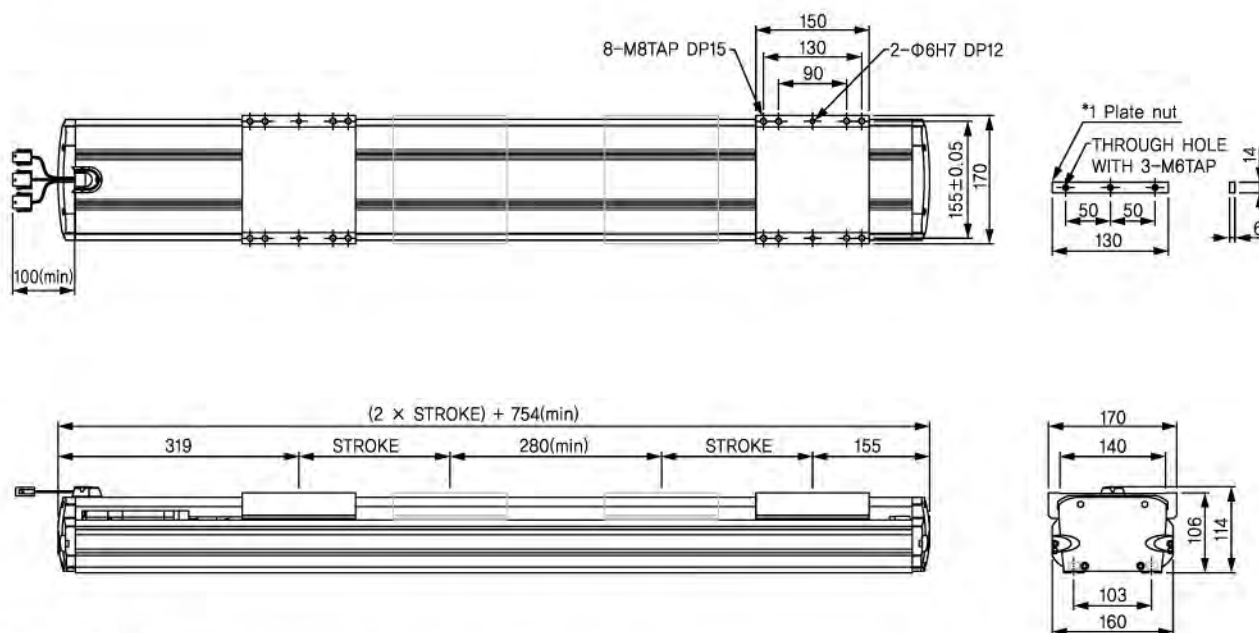
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	x	240	Mp
	y	338	Mr
Mb	x	276	My
	z	358	Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆，Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配)，7m,10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸，重量，最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
	重量(kg)	22.6	24.3	26.0	27.7	29.4	31.1	32.8	34.5	36.2	37.9	39.6
最大速度 (mm/s)	L10	500							450	450	330	330

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1)电缆长度用户可以选配，最大长度为 30m，15m以上受安装环境影响。

DRM80-DP	丝杆型双滑块，底座宽 80mm，并联式，80W，1~500mm/s							
DRMP80-DP	丝杆型双滑块，底座宽 80mm，并联式，100W，1~500mm/s，高精度							
形式：双滑块		行程：100~600mm		负载：10Kg（水平）				
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	80	- SD -	80	- I -	L10	600	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载（最大）	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM80-DP DRMP80-DP	80	I A	L10	500	100~600	10	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal

*以上选配价格可变动

力矩

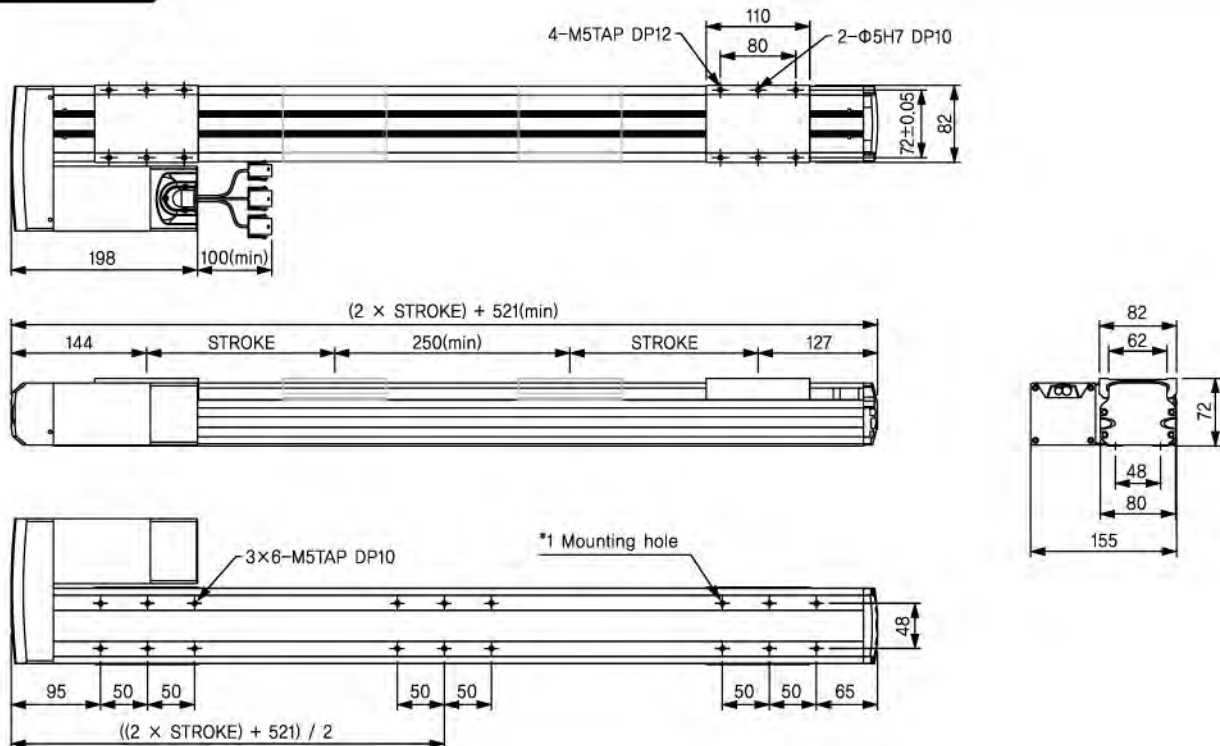
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	X	12	Mp
	Y	15	Mr
Mb	X	36	My
	Z	29	Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆，Φ15（丝距10mm）
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m（标配），7m,10m（选配）

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸，重量，最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
	重量(kg)	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5	13.3	14.1	14.9	15.7	16.5
最大速度 (mm/s)	L10				500				470	470	340	340

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1)电缆长度用户可以选配，最大长度为 30m，15m以上受安装环境影响。

DRM130-DP		丝杆型双滑块，底座宽 130mm，并联式，200W，1~500mm/s					
DRMP130-DP		丝杆型双滑块，底座宽 130mm，并联式，200W，1~500mm/s，高精度					
形式: 双滑块		行程: 100~600mm		负载: 20Kg (水平)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	
DRM	130	- DL -	200	- I -	L10	- 600 -	L1

标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM130-DP	200	I	L10	500	100~600	20	-
DRMP130-DP		A					

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal

*以上选配价格可变动

力矩

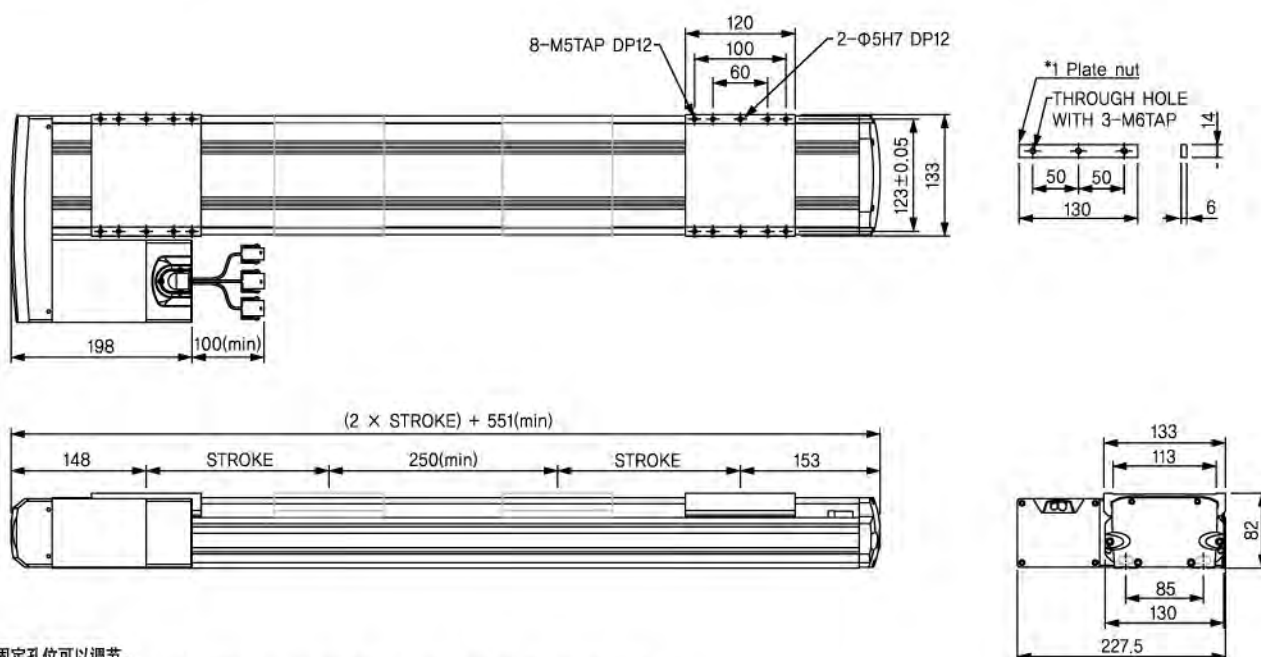
方向		扭矩 (N.m)	
Ma	x	256	Mp
	y	347	Mr
Mb	x	285	My
	z	364	Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆，Φ15 (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配)，7m,10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸，重量，最大速度

	行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
	重量(kg)	13.4	14.7	16.0	17.3	18.6	19.9	21.2	22.5	23.6	24.9	26.4
最大速度 (mm/s)	L10				500				480	480	350	350

*上述速度为0.3G加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1)电缆长度用户可以选配，最大长度为 30m，15m以上受安装环境影响。

DRM160-DP		丝杆型双滑块，底座宽 160mm，并联式，400W，1~500mm/s					
DRMP160-DP		丝杆型双滑块，底座宽 160mm，并联式，400W，1~500mm/s，高精度					
形式: 双滑块		行程: 100~600mm		负载: 30Kg (水平)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配
DRM	160	- DL -	400	- I -	L10	600	- L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度		行程(mm)	负载 (最大)	
			丝距(mm)	速度(mm/s)		水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-DP DRMP160-DP	400	I A	L10	500	100~600	30	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal

*以上选配价格可变动

力矩

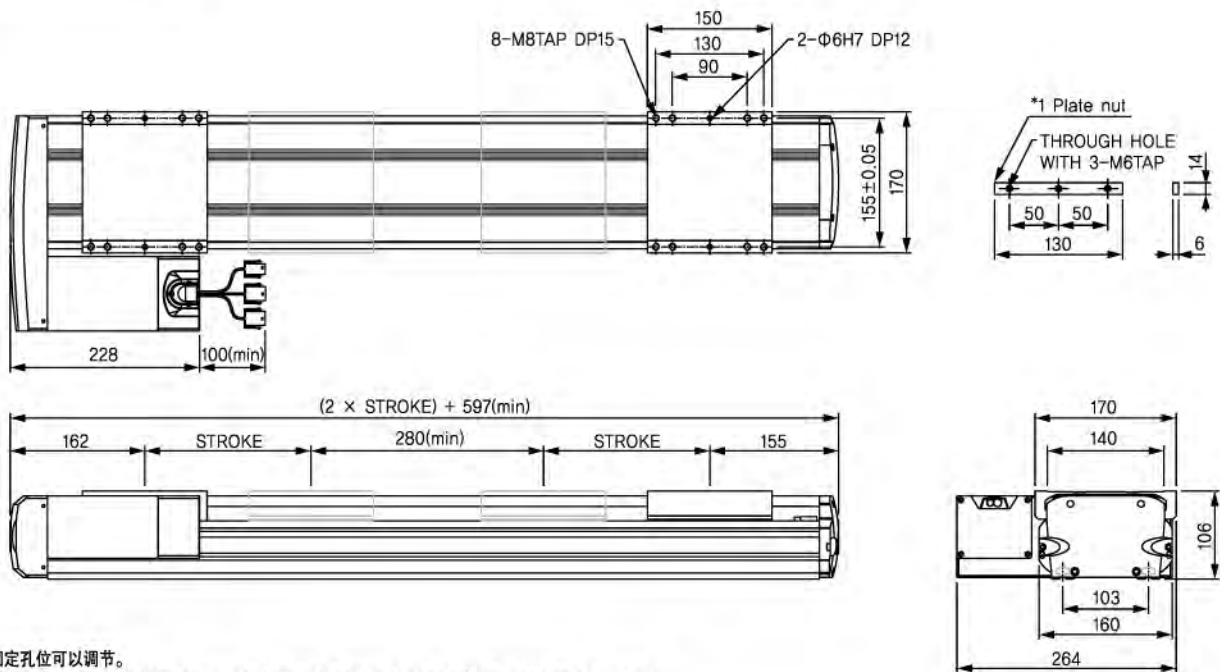
方向	扭矩 (N.m)		
Ma	X	240	Mp
	Y	338	Mr
Mb	X	276	My
	Z	358	Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.02mm[+/-0.005mm]
驱动方式	滚珠丝杆, $\Phi 15$ (丝距10mm)
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配) 7m 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	100	(150)	200	(250)	300	(350)	400	(450)	500	(550)	600
重量(kg)	22.4	24.1	25.8	27.5	29.2	30.9	32.6	34.4	36.0	37.7	39.4
最大速度 (mm/s)	L10							450	450	330	330

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axes	151

说明

(1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。

DRM90-B		同步带型标准规格, 底座宽 90mm, 400W, 1~1800mm/s						
形式: 同步带		行程: 1000~2500mm				负载: 25Kg (水平)		
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	90	- B	- 400	- I	- 1800	- 2500	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM90-B	400	I A	1800	2500	25	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

方向		扭矩 (N.m)	
Ma	X	7.8	Mp
	Y	11.4	Mr

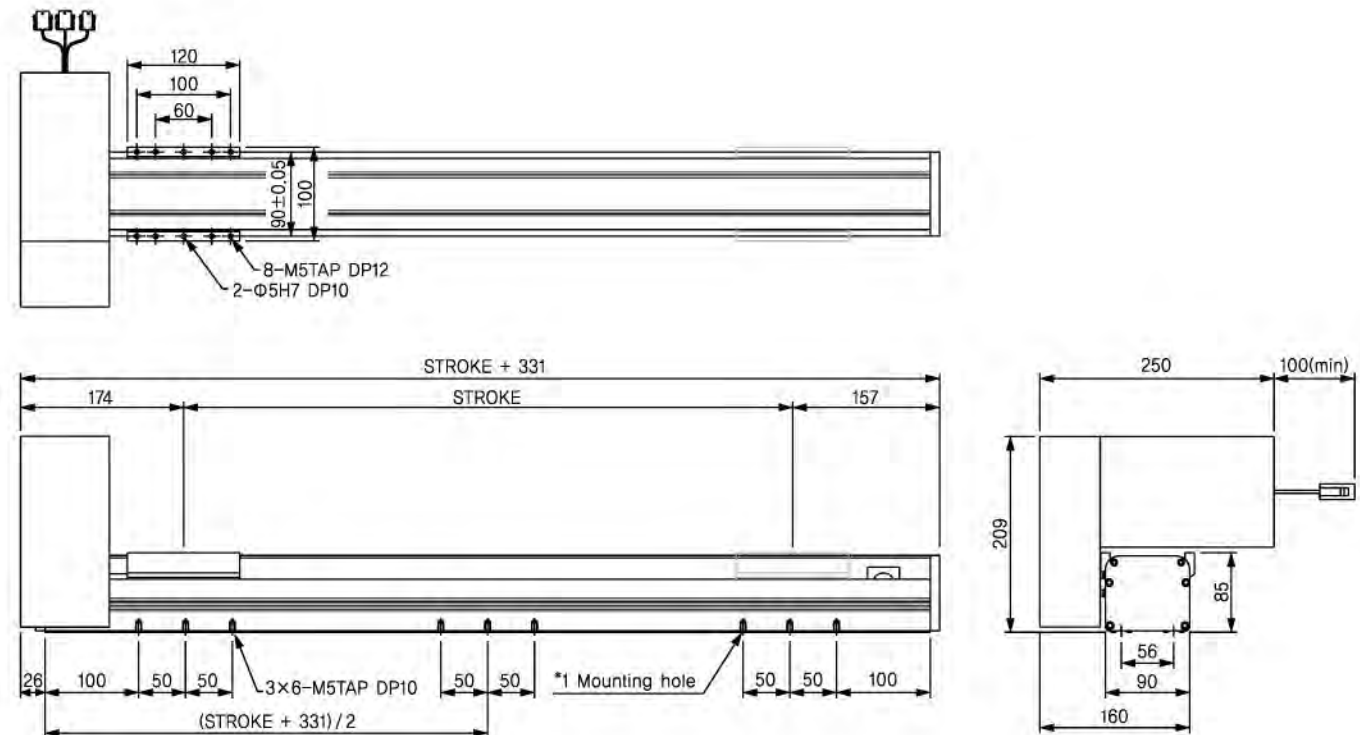
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.08mm
驱动方式	同步带
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配) , 7m, 10m (选配)

*电机每旋转一圈的传动距离为36.65mm

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
重量(kg)	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	18.0	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.6	24.4	25.2	26.0
最大速度	1800															

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1)电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2)自重为电机不抱闸型号时重量, 如果是抱闸电机, 在此重量上需要增加 0.5kg。

DRM130-B

同步带型, 标准规格, 底座宽 130mm, 600W, 1~2000mm/s

形式: 同步带

行程: 1000~2500mm

负载: 35Kg (水平)

系列

底座宽度

形式

电机

编码器

速度

行程

选配

DRM

130

- B

- 600

- I

- 2000

- 2500

- L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM130-B	600	I A	2000	2500	35	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 129.1 Mp Y 105.5 Mr

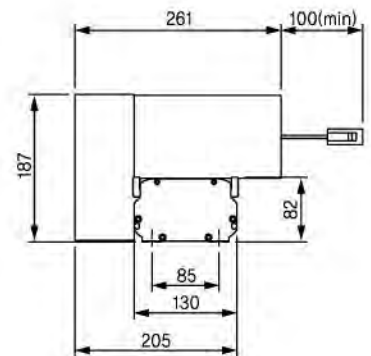
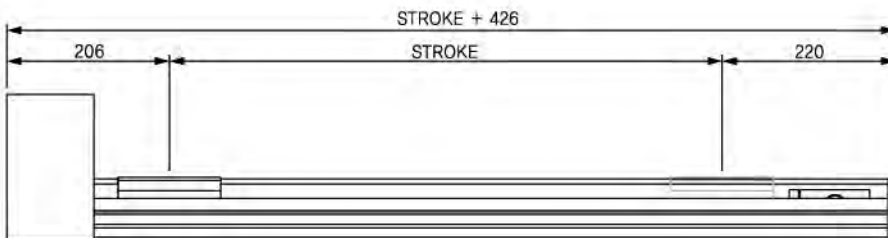
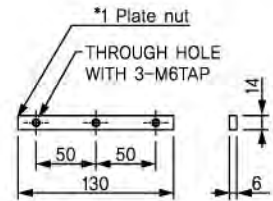
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.08mm
驱动方式	同步带
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*电机每旋转一圈的传动距离为41.67mm

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
重量(kg)	16.9	18.2	19.5	20.8	22.1	23.4	24.7	26.0	27.3	28.6	29.9	31.2	32.5	33.8	35.1	36.4
最大速度	2000															

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

(1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。

(2) 自重为电机不抱闸型号时重量, 如果是抱闸电机, 在此重量上需要增加 0.5kg。

DRM160-B		同步带型, 标准规格, 底座宽 160mm, 800W, 1~2000mm/s						
形式: 同步带		行程: 1000~2500mm			负载: 35Kg (水平)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选配	
DRM	160	- B -	800	- I -	2000	- 2500 -	L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-B	800	I A	2000	2500	50	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 359.8 Mp Y 263.6 Mr

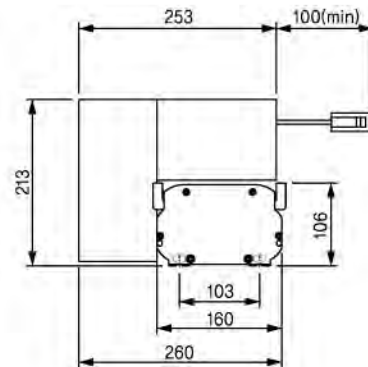
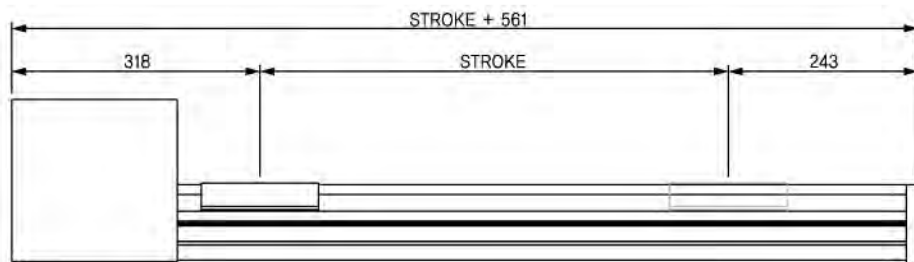
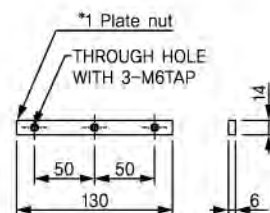
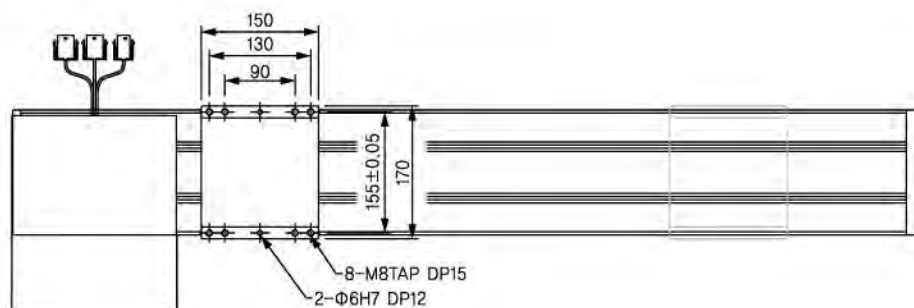
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.08mm
驱动方式	同步带
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*电机每旋转一圈的传动距离为40.00mm

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500
重量(kg)	30.0	31.7	33.4	35.1	36.8	38.5	40.2	41.9	43.6	45.3	47.0	48.7	50.4	52.1	53.8	55.5
最大速度	2000															

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸型号时重量, 如果是抱闸电机, 在此重量上需要增加 0.5kg。

DRM200-B

同步带型, 标准规格, 底座宽 200mm, 1000W, 1~2000mm/s

形式: 同步带

行程: 1000~4000mm

负载: 70Kg (水平)

系列

底座宽度

形式

电机

编码器

速度

行程

选配

DRM

200

- B

- 1000

- I

- 2000

- 4000

- L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM200-B	1000	I A	2000	4000	70	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 738.6 Y 643.7
	Mp Mr

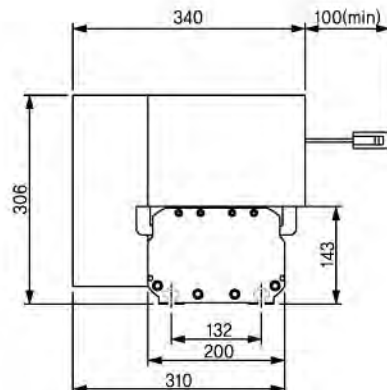
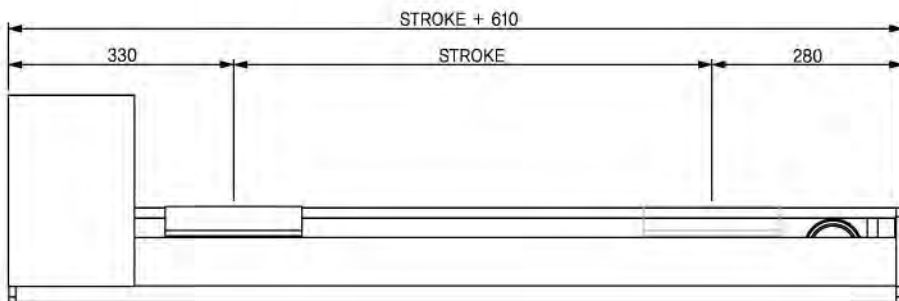
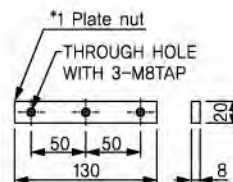
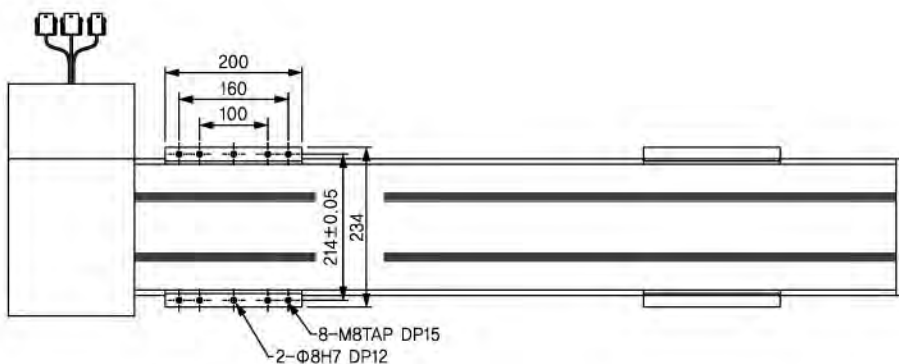
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.08mm
驱动方式	同步带
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*电机每旋转一圈的传动距离为40.00mm

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000~2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
重量(kg)	53.2~89.2	91.6	94.0	96.4	98.8	101.2	103.6	106.0	108.4	110.8	113.2	115.6	118.0	120.4	122.8	125.2
最大速度	2000															

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

(1)电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。

(2)自重为电机不抱闸型号时重量, 如果是抱闸电机, 在此重量上需要增加 0.5kg。

DRM250-B		同步带型, 标准规格, 底座宽 250mm, 1000W, 1~2000mm/s						
形式: 同步带		行程: 1000~4500mm			负载: 70Kg (水平)			
系列	底座宽度	形式	电机	编码器	速度	行程	选件	
DRM	250	- B	- 1000	- I	- 2500	- 4500	- L1	

标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM160-B	1000	I A	2500	4500	70	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 1161.1 Mp
	Y 829.3 Mr

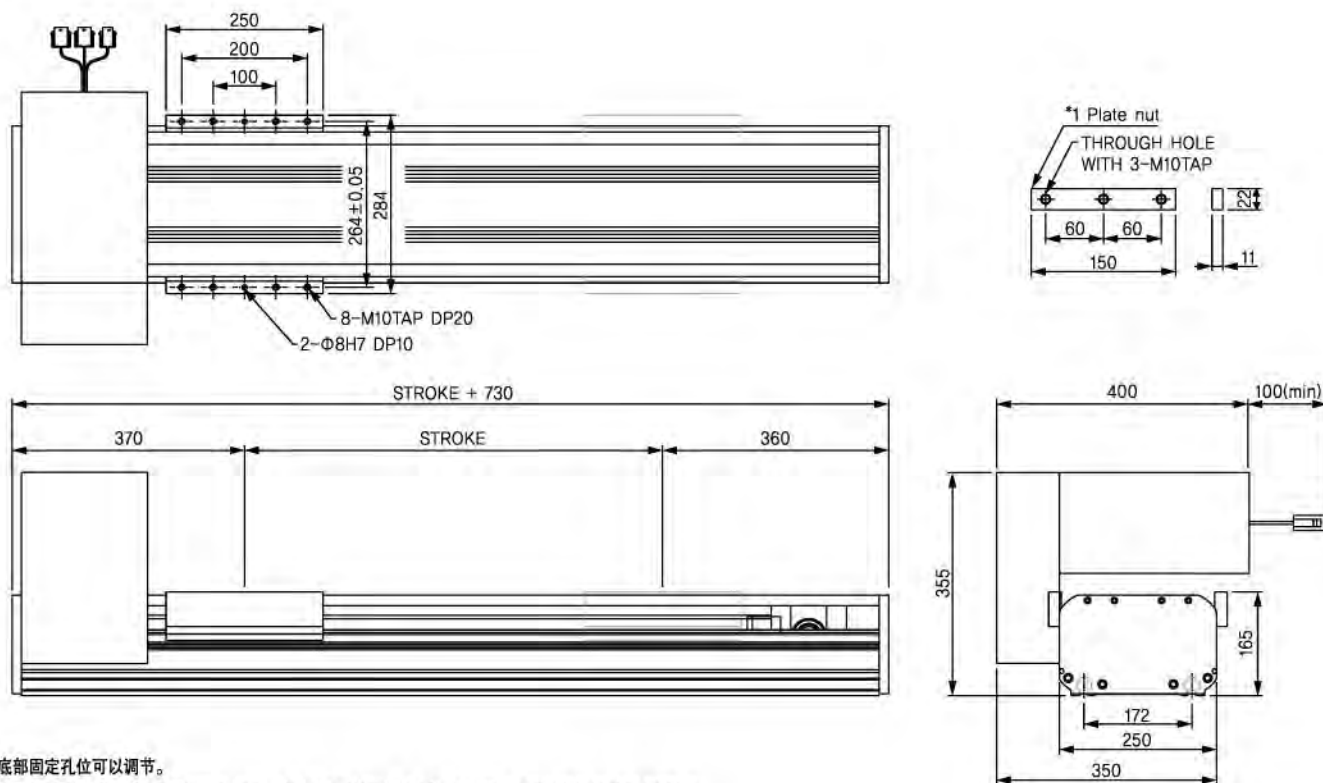
通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.08mm
驱动方式	同步带
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

*电机每旋转一圈的传动距离为52.00mm

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000~2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
重量(kg)	80.6~130.1	133.4	136.7	140.0	143.3	146.6	149.9	153.2	156.5	159.8	163.1	166.4	169.7	173.0	176.3	179.6	182.9	186.2	189.5	192.8	196.1
最大速度	2000																				

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

- (1) 电缆长度用户可以选择, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。
- (2) 自重为电机不抱闸型号时重量, 如果是抱闸电机, 在此重量上需要增加 0.5kg。

DRM250-R

齿轮型, 底座宽 250mm, 1000W, 1~2000mm/s

形式: 齿轮型

行程: 1000~4500mm

负载: 70Kg (水平)

系列

底座宽度

形式

电机

编码器

速度

行程

选配

DRM

250

- R

- 1000

- I

- 2000

- 4000

- L1



标准规格

型号	电机	编码器	速度(mm/s)	行程(mm)	负载 (最大)	
					水平(kg)	垂直(kg)
DRM250-R	1000	I A	2000	1000~4000	70	-

选配

编码	说明
L0	无传感器
L1	限位传感器
L2	原点传感器
L3	光电传感器
K	K1 seal
R	Retainer seal
B	抱闸电机

*以上选配价格可变动

力矩

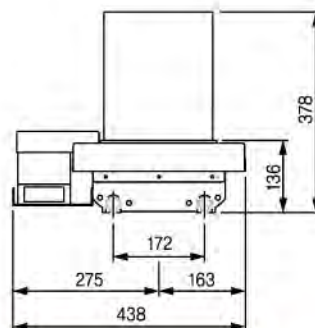
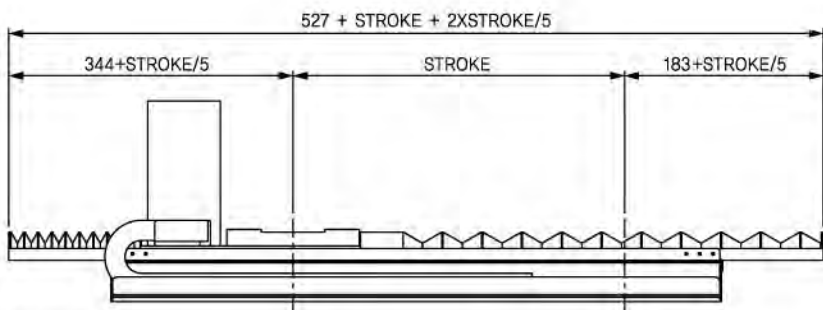
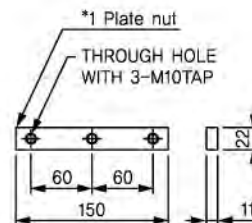
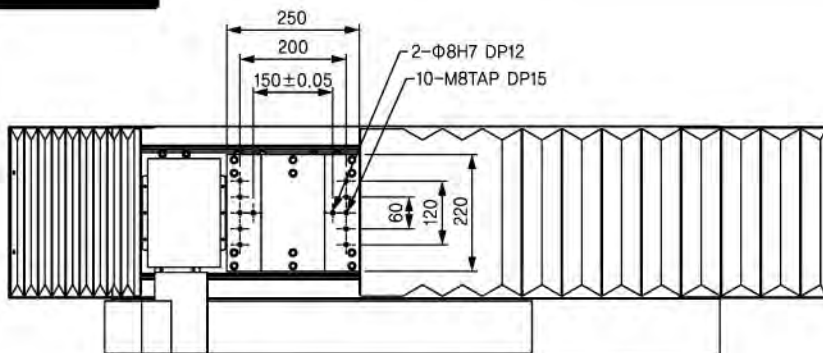
方向	扭矩 (N.m)
Ma	X 732.2 Mp
	Y 1103.4 Mr
Mb	X 744.8 My
	Z 609.6 Mr

通用规格

*DRMP 规格用【】表示

重复精度	+/-0.1mm
驱动方式	齿轮型
本体材质	铝合金表面电泳
电缆长度	5m (标配), 7m, 10m (选配)

尺寸



*底部固定孔位可以调节。

*1 This model has the plate nuts instead of mounting holes to mount the actuator on the system

尺寸, 重量, 最大速度

行程(mm)	1000	1500	2000	2500	3000	3500	4000
重量(kg)	75.9	91.4	106.9	122.4	137.9	154.4	168.9
最大速度	2000						

*上述速度为0.3G 加速时为基准

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157
iMS-J	1 axis	151

说明

(1) 电缆长度用户可以选配, 最大长度为 30m, 15m以上受安装环境影响。

DRMR		旋转型, 标准规格, 80W, 减速比 1/10, 1~1800 deg/s			
形式: 旋转型		行程: 360deg		负载: 2Kg (水平)	
系列	电机	编码器	减速比	速度	
DRMR	- 80	- I	- 10	- 1800	

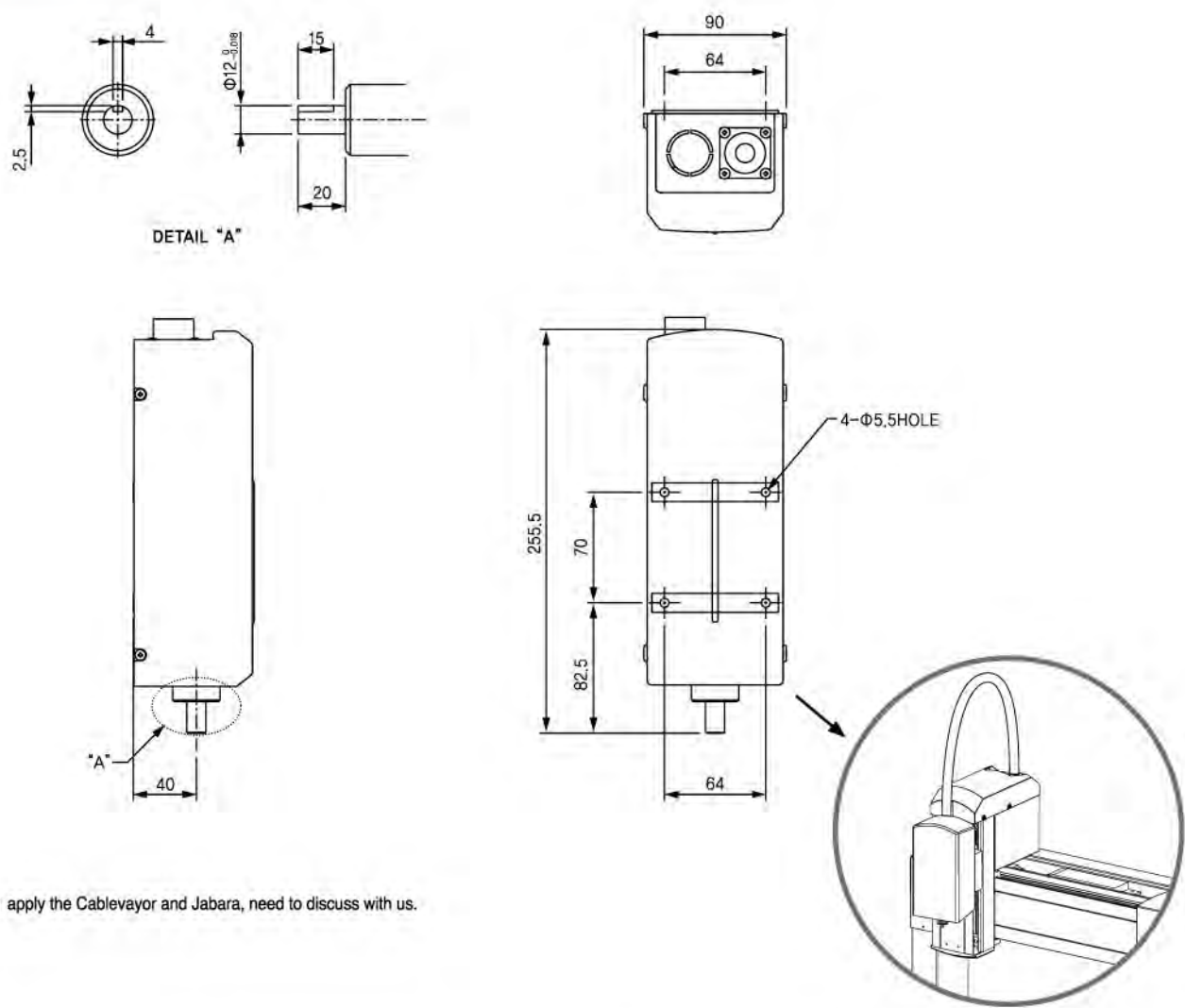
标准规格

型号	电机	编码器	减速比	旋转角度 (deg)	最高速度 (deg/s) (Note2)	最高 torque(N.m)	负载 (最大)	
							水平(kg)	垂直(kg)
DRMR	80	I	1/10	+/-360	1800	2.47	-	2
	200		-	-	-	-	-	2

通用规格

重复精度	+/-0.02mm
驱动方式	旋转齿轮
本体材质	0.00169
电缆长度	无 (标配规格)
重量	1.4kg

尺寸



*When apply the Cablevayor and Jabara, need to discuss with us.

适用控制器

控制器	最大可控制轴数	页数
iM-Σ	8 axes	157

说明

(1)最大速度为无负载时测定的值。	
(2)标准规格不含电缆的长度, 单位为米数。	are no cable.

组合形式以及组合件

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-A	 MRB-A1	 MRB-A2		
		 MRB-A3		

>> MRB-A1 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-A-250	DRM250	DRM200	-	-	-
MRB-A-200	DRM200	DRM160	-	-	-
MRB-A-160	DRM160	DRM130	-	-	-
MRB-A-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	-
MRB-A-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	-
MRB-A-80	DRM80(86)	DRM60	-	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1						
1						
1						
1						
1						

>> MRB-A2 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-A-250	DRM250	DRM200	-	-	DRM80(50)
MRB-A-200	DRM200	DRM160	-	-	DRM80(50)
MRB-A-160	DRM160	DRM130	-	-	DRM80(50)
MRB-A-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-A-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-A-80	DRM80(86)	DRM60	-	-	DRM80(50)

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
2						
2						
2						
2						
2						
2						

>> MRB-A3 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-A-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	-
MRB-A-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	-
MRB-A-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	-	-
MRB-A-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1						1
1						1
1						1
1						1

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-B	 MRB-B1	 MRB-B2		

>> MRB-B1 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-B-250	DRM250	DRM200	-	-	-
MRB-B-200	DRM200	DRM160	-	-	-
MRB-B-160	DRM160	DRM130	-	-	-
MRB-B-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	-
MRB-B-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	-
MRB-B-80	DRM80(86)	DRM60	-	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
	1					
	1					
	1					
	1					
	1					
	1					

>> MRB-B2 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-B-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	-
MRB-B-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	-
MRB-B-160	DRM160	DRM130	DRM80	-	-
MRB-B-130	DRM130	DRM115	DRM80(86)	-	-
MRB-B-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1	1					
1	1					
1	1					
1	1					
1	1					

组合形式以及组合件

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-C	 MRB-C1	 MRB-C2	 MRB-C3	 MRB-C4
		 MRB-C5	 MRB-C6	

>> MRB-C1 基本组合

基本组合	XX	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	-	-	-
MRB-C-200	DRM200	DRM160	-	-	-
MRB-C-160	DRM160	DRM130	-	-	-
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	-
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	-
MRB-C-80	DRM80	DRM60	-	-	-

>> MRB-C2 基本组合

基本组合	X	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	-	-	DRM80(50)
MRB-C-200	DRM200	DRM160	-	-	DRM80(50)
MRB-C-160	DRM160	DRM130	-	-	DRM80(50)
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-C-80	DRM80	DRM60	-	-	DRM80(50)

>> MRB-C3 基本组合

基本组合	X	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	DRM80(50)
MRB-C-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	DRM80(50)
MRB-C-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	-	DRM80(50)
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	-	DRM80(50)
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	-	DRM80(50)

>> MRB-C4 基本组合

基本组合	X	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	DRM160	DRM-R	DRM80(50)
MRB-C-200	DRM200	DRM160	DRM130	DRM-R	DRM80(50)
MRB-C-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	DRM-R	DRM80(50)
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	DRM80(50)
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	DRM80(50)

>> MRB-C5 基本组合

基本组合	X	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	-
MRB-C-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	-
MRB-C-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	-	-
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	-	-
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	-	-

>> MRB-C6 基本组合

基本组合	X	Y	Z	R	Guide
MRB-C-250	DRM250	DRM200	DRM160	DRM-R	-
MRB-C-200	DRM200	DRM160	DRM130	DRM-R	-
MRB-C-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	DRM-R	-
MRB-C-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	-
MRB-C-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
		1				
		1				
		1				
		1				
		1				

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1		1				
1		1				
1		1				
1		1				
1		1				

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1						
1						
1						
1						
1						

组合形式以及组合件

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-D	 MRB-D1	 MRB-D2	 MRB-D3	 MRB-D4
		 MRB-D5	 MRB-D6	

>> MRB-D1 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	-	-	-
MRB-D-200	DRM200	DRM160	-	-	-
MRB-D-160	DRM160	DRM130	-	-	-
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	-
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	-
MRB-D-80	DRM80	DRM60	-	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
			1			
			1			
			1			
			1			
			1			

>> MRB-D2 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	-	-	DRM80(50)
MRB-D-200	DRM200	DRM160	-	-	DRM80(50)
MRB-D-160	DRM160	DRM130	-	-	DRM80(50)
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	-	-	DRM80(50)
MRB-D-80	DRM80	DRM60	-	-	DRM80(50)

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			
		1	1			

>> MRB-D3 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	DRM80(50)
MRB-D-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	DRM80(50)
MRB-D-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	-	DRM80(50)
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	-	DRM80(50)
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	-	DRM80(50)

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			
1		1	1			

>> MRB-D4 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	DRM160	DRM-R	DRM80(50)
MRB-D-200	DRM200	DRM160	DRM130	DRM-R	DRM80(50)
MRB-D-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	DRM-R	DRM80(50)
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	DRM80(50)
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	DRM80(50)

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1			1	1		
1			1	1		
1			1	1		
1			1	1		
1			1	1		

>> MRB-D5 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	DRM160	-	-
MRB-D-200	DRM200	DRM160	DRM130	-	-
MRB-D-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	-	-
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	-	-
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1			1			
1			1			
1			1			
1			1			
1			1			

>> MRB-D6 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-D-250	DRM250	DRM200	DRM160	DRM-R	-
MRB-D-200	DRM200	DRM160	DRM130	DRM-R	-
MRB-D-160	DRM160	DRM130	DRM80(86)	DRM-R	-
MRB-D-130	DRM130	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	-
MRB-D-115	DRM115	DRM80(86)	DRM60	DRM-R	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
1			1			
1			1			
1			1			
1			1			
1			1			

组合形式以及组合件

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-G	 MRB-G1			

>> MRB-G1 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-G-250	-	DRM250	DRM200	-	-
MRB-G-200	-	DRM200	DRM160	-	-
MRB-G-160	-	DRM160	DRM130	-	-
MRB-G-130	-	DRM130	DRM80(86)	-	-
MRB-G-115	-	DRM115	DRM80(86)	-	-
MRB-G-80	-	DRM80	DRM60	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
				1		
				1		
				1		
				1		
				1		
				1		

型号	2 轴	3 轴	4 轴	5 轴
 MRB-T	 MRB-T1	 MRB-T2		

>> MRB-T1 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-T-250	DRM250	-	DRM200		-
MRB-T-200	DRM200	-	DRM160		-
MRB-T-160	DRM160	-	DRM130		-
MRB-T-130	DRM130	-	DRM80(86)		-
MRB-T-115	DRM115	-	DRM80(86)		-
MRB-T-80	DRM80(86)	-	DRM60		-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
						1
						1
						1
						1
						1
						1

>> MRB-T2 基本组合

组合件型号	X	Y	Z	R	Guide
MRB-T-250	DRM250	DRM160	DRM200	-	-
MRB-T-200	DRM200	DRM130	DRM160	-	-
MRB-T-160	DRM160	DRM80(86)	DRM130	-	-
MRB-T-130	DRM130	DRM60	DRM80(86)	-	-

>> 适用的组合件

MRB-A	MRB-B	MRB-C	MRB-D	MRB-G	MRB-L	MRB-T
					1	1
					1	1
					1	1
					1	1