技术数据

MD-830 系列伺服驱动器

■ 单相 220V 等级伺服驱动器

ECAT (N) 脉冲 (P)

项目	SIZE-A 型		SIZE-B 型
功率	0.05 kW、0.1 kW、0.2 kW	0.4 kW	0.75 kW
驱动器型号 MD-830P/N	S-020	S-040	S-075
连续输出电流 Arms	1.6	2.8	5.5
最大输出电流 Arms	5.8	10.1	16.9
主电路电源	单相 AC200 V～240 V，-10%～+10%，50/60 Hz		
控制电路电源	母线取电，共用功率电源输入和整流		
制动处理功能	制动电阻外接		制动电阻内置

■ 三相 220V 等级伺服驱动器

ECAT (N) 脉冲 (P)

项目	SIZE-C 型	SIZE-D 型
功率	1.0 kW	1.5 kW
驱动器型号 MD-830P/N	S-100	S-150
连续输出电流 Arms	7.6	11.6
最大输出电流 Arms	23	32
主电路电源	单相 / 三相 AC200 V～240 V，-10%～+10%，50/60 Hz	
控制电路电源	单相 AC200 V～240 V，-10%～+10%，50/60 Hz	
制动处理功能	制动电阻内置	

■ 三相 380V 等级伺服驱动器

ECAT (N) 脉冲 (P)

项目	SIZE-C 型		SIZE-D 型		SIZE-E 型		
功率	0.85 kW	1.5 kW	2.0 kW	3.0 kW	5.0 kW	6.0 kW	7.5 kW
驱动器型号 MD-830P/N	T-085	T-150	T-200	T-300	T-500	T-600	T-750
连续输出电流 Arms	3.5	5.4	8.4	11.9	16.5	20.8	25.7
最大输出电流 Arms	11	14	20	29.75	42	55	65
主电路电源	三相 AC380 V～440 V，-10%～+10%，50/60 Hz						
控制电路电源	单相 AC380 V～440 V，-10%～+10%，50/60 Hz						
制动处理功能	制动电阻内置						

■ 基本规格

ECAT (N) 脉冲 (P)

项目	规格
控制方式	IGBT PWM 控制，正弦波电流驱动方式 220 V，380 V：单相或三相全桥整流
编码器反馈	17/23 位多圈绝对值编码器（不接电池可作单圈绝对值编码器使用）
使用温度	0～+55℃（45℃以上每升高 5℃降额 10%）
存储温度	-40～+70℃
海拔高度	最高海拔 2000 m，1000 m 以上每升高 100 m 降额 1%
防护等级	IP20（端子“IP00”除外）

■ 速度转矩控制模式

项目	规格 ECAT (N)
速度控制范围	1:6000（速度控制范围的下限是额定转矩负载时不停止的条件）
速度环带宽	3.2 kHz
转矩控制精度	±1%
斜坡时间设定	0～100 s（可分别设定加速与减速）
速度指定输入	网络型指令来源 EtherCAT
转矩指令输入	

项目	规格 脉冲 (P)
速度控制范围	1:6000（速度控制范围的下限是额定转矩负载时不停止的条件）
频率特性	3.2 kHz
转矩控制精度	±1%
软启动时间设定	0～3600 s（可分别设定加速和减速）

■ 位置控制模式

项目	规格 ECAT (N)
定位时间	1～10 ms
位置指令输入	网络型指令来源 EtherCAT
数字输入信号	P-OT（正向超程开关） N-OT（反向超程开关） HomeSwitch（原点开关） TouchProbe1（探针 1） TouchProbe2（探针 2）
数字输出信号	3 路 DO，DO 带载能力 50 mA 电压范围 5 V～30 V
	S-RDY（伺服准备好） ALM（故障输出） BK（抱闸输出）

项目	规格 脉冲 (P)
前馈补偿	0～100.0%（设定分辨率 0.1%）
输入脉冲形态	包含“方向 + 脉冲” “A、B 相正交脉冲” “CW/CCW 脉冲指令形态
输入脉冲频率	差分输入：高速最大 4 Mpps，脉宽不能低于 0.125 us 集电极开路：最大 200 kpps，脉宽不能低于 2.5 us
多段位置指令	使用 DI 信号组合实现第 16 段位置选择。
输出形态	A 相、B 相：差分输出；Z 相：差分输出或集电极开路输出

■ 内置功能

项目	830N	830P
超程 (OT) 防止功能	P-OT、N-OT 动作时立即停止	
保护功能	过流、过压、欠压、过载、主电路检测异常、散热器过热、过速、编码器异常、CPU 异常、参数异常	
LED 显示功能	主电源 CHARGE，5 位 LED 显示	
振动抑制功能	具有 5 个陷波器，50～8000 Hz，其中 2 个可自适应设置	
连接协议	USB	
通信协议	EtherCAT	Modbus、RS485
多站通信	EtherCAT：最大从站数量 255	通信：RS485 时，最大为 128 站
轴地址设定	EtherCAT：通过软件设置 0～255	根据用户参数设定
功能	状态显示，用户参数设定，监视显示，警报跟踪显示，JOG 运行，速度，转矩指定信号等的测绘功能	
其他	增益调整、警报记录、IO 设置、JOG 运行	

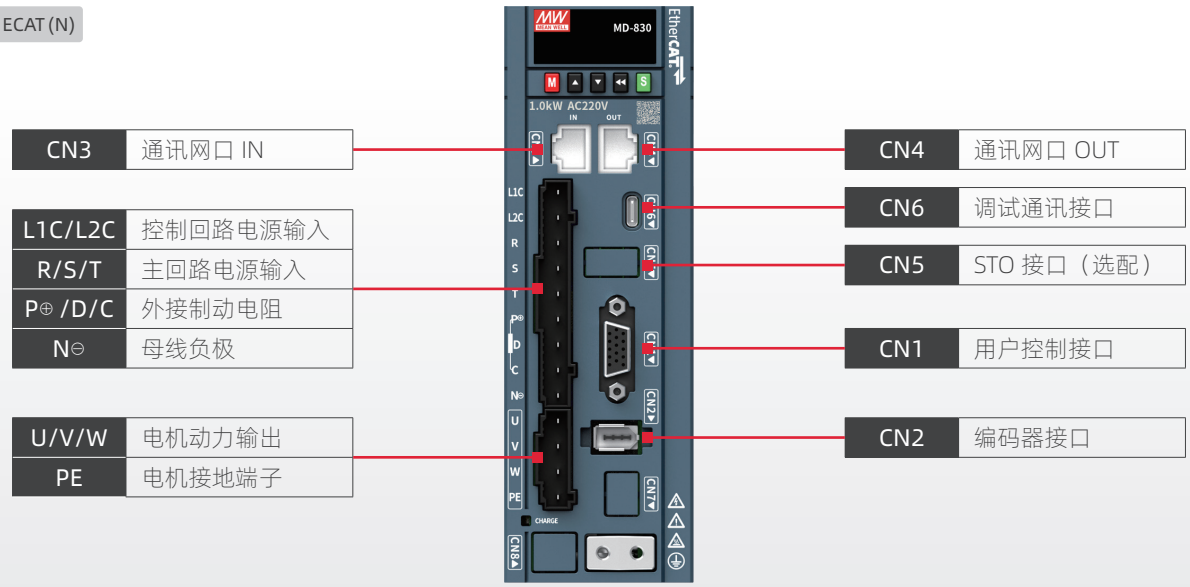
■ 通讯规格

项目	规格 ECAT (N)
通讯协议	EtherCAT 协议
支持服务	CoE (PDO, SDO)
同步方式	DC - 分布式时钟
物理层	100 BASE-TX
波特率	100 Mbit/s (100Base-TX)
双工方式	全双工
拓扑结构	环形、线形
传输媒介	带屏蔽的超五类或高规格以太网线缆
传输距离	两节点间小于 100 m（环境良好，线缆优良）
从站数	协议上支持到 65535，实际使用不超过 100 台
EtherCAT 帧长度	44 字节～1498 字节
过程数据	单个以太网帧最大 1486 字节
两个从站的同步抖动	<1 us
刷新时间	1000 个开关量输入输出约 30 us 100 个伺服轴约 100 us 针对不同接口定义不同刷新时间
通讯误码率	10^{-10} 以太网标准
FMMU 单元	8 个
存储同步管理单元	8 个
过程数据 RAM	8 kB
分布时钟	64 位
EEPROM 容量	32 kbit　初始化数据通过 EtherCAT 主站写入

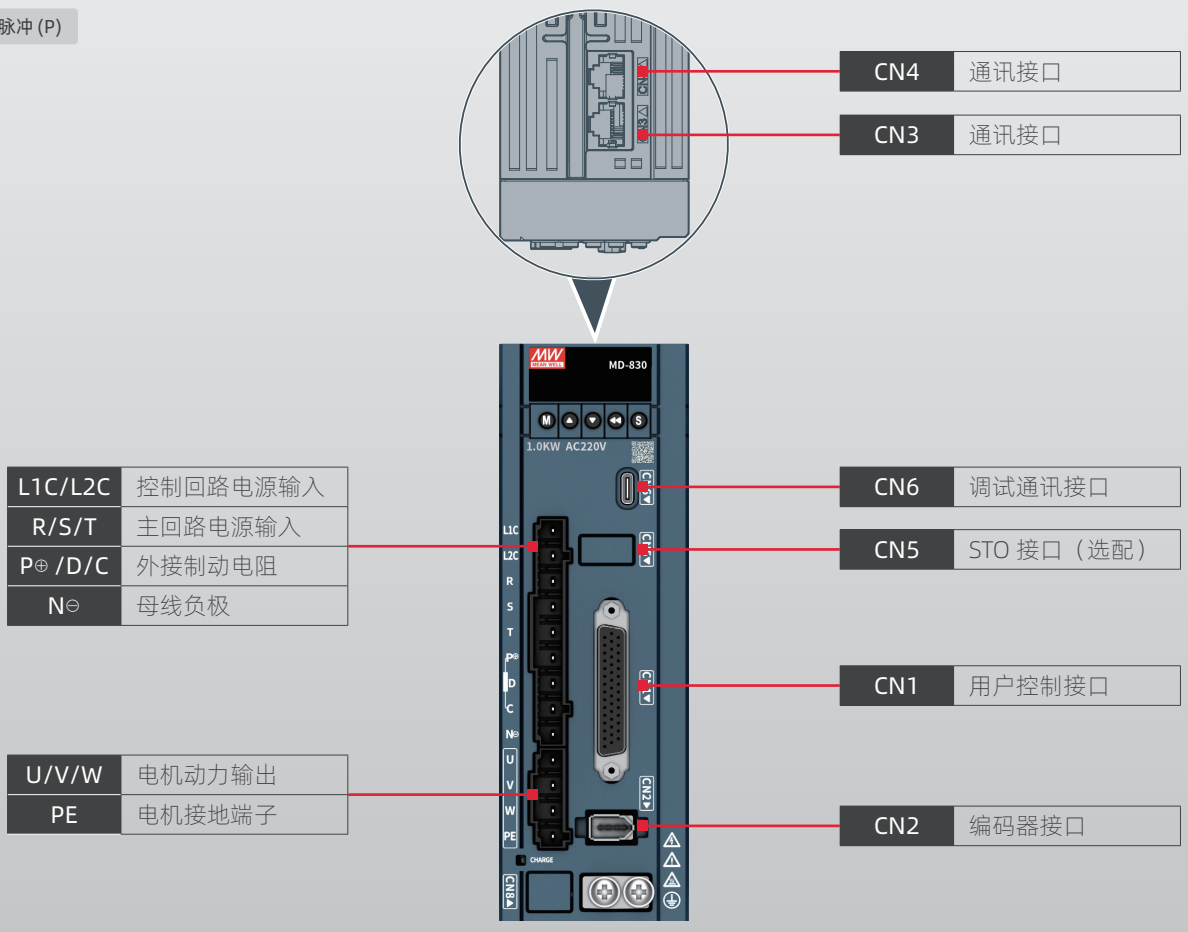
MD-830 端口说明

注：图示以 **SIZE C** 机型为例介绍 MD-830N / MD-830P 端口分布，其他机型布局存在差异，请以实物为准。

ECAT (N)

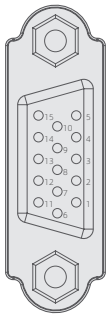


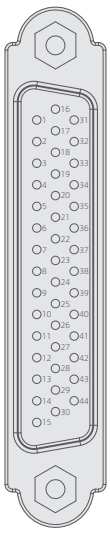
脉冲 (P)

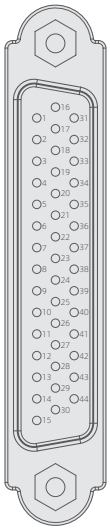


MD-830 端子定义

■ CN1 用户控制接口

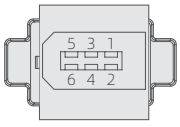
端子	针脚		定义 ECAT (N)
	10	DI1	正向超程开关
	9	DI2	反向超程开关
	8	DI3	原点开关
	7	DI4	探针 2
	11	DI5	探针 1
	15	+24 V	内部 24 V 电源，电压范围 +20～28 V，最大输出电流 150 mA （注：与 CN5 STO 功能端子共用一个自恢复保险丝，总限流 150 mA）
	14	COM-	
	13	COM+	DI 输入端子公共端
	1	DO1+	伺服准备就绪
	6	DO1-	
	3	DO2+	故障
	2	DO2-	
	5	DO3+	抱闸
	4	DO3-	

端子	针脚		定义 脉冲 (P)
	7	DO1+	伺服准备好
	6	DO1-	
	5	DO2+	定位完成
	4	DO2-	
	3	DO3+	抱闸输出
	2	DO3-	
	1	DO4+	故障输出
	26	DO4-	
	28	DO5+	原点回零完成
	27	DO5-	
	9	DI1	正向超程开关
	10	DI2	反向超程开关
	34	DI3	位置指令禁止
	8	DI4	报警复位信号（边沿有效功能）
	33	DI5	伺服使能
	32	DI6	-
	12	DI7	-
	30	DI8	原点开关

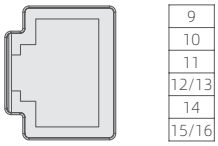
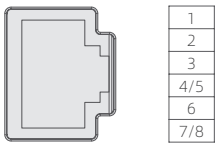
端子	针脚		定义 脉冲 (P)
 （续上页）	17	24V	内部 24 V 电源，电压范围 +20～28 V，最大输出电流 150 mA
	14	COM-	
	11	COM+	DI 输入端子公共端
	41	PULSE+	低速脉冲指令方式： ● 差分驱动输入 ● 集电极开路 输入脉冲形态： ● 方向 + 脉冲 ● A、B 相正交脉冲 ● CW / CCW 脉冲
	43	PULS-	
	37	SIGN+	
	39	SIGN-	
	38	HPULS+	高速输入脉冲指令
	36	HPULS-	
	42	HSIGN+	高速位置指令符号
	40	HSIGN-	
	35	PULLH	指令脉冲的外加电源输入接口
	21	PAO+	A 相分频输出 / 全闭环输入
	22	PAO-	
	25	PBO+	B 相分频输出 / 全闭环输入
	23	PBO-	
	13	PZO+	Z 相分频输出 / 全闭环输入
	24	PZO-	
	29	GND	信号地
	44	OCZ	编码器 Z 相集电极开路输出
	15	5V	5 V 电源
	16	GND	电源地
	20	AI1	模拟电压信号输入
	18	AI2	模拟电流信号输入
	31	AO1	模拟电压输出
	19	GND	模拟量信号地

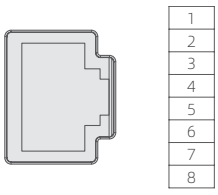
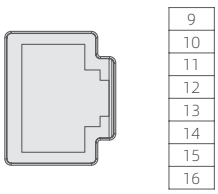
■ CN2 编码器接口

ECAT (N) 脉冲 (P)

端子	针脚		定义
	1	+5 V	5 V 电源
	2	0 V	电源 0V
	3	保留	-
	4	保留	-
	5	PS+	编码器信号 +
	6	PS-	编码器信号 -
	壳体	PE	屏蔽

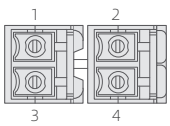
■ CN3/CN4 通讯接口

端子	针脚		定义 ECAT (N)
 CN3	9	TD +	数据发送 +
	10	TD -	数据发送 -
	11	RD +	数据接收 +
	12/13	-	-
	14	RD -	数据接收 -
	15/16	-	-
 CN4	1	TD +	数据发送 +
	2	TD -	数据发送 -
	3	RD +	数据接收 +
	4/5	-	-
	6	RD -	数据接收 -
	7/8	-	-

端子	针脚		定义 脉冲 (P)
 CN3	4	RS485+	数据发送 +
	5	RS485-	数据发送 -
	6	-	-
	7	-	-
	8	GND	数据接收 -
	壳体	PE	屏蔽网层
 CN4	12	RS485+	数据发送 +
	13	RS485-	数据发送 -
	14	-	-
	15	-	-
	16	GND	地
	壳体	PE	屏蔽网层

■ CN5 STO 功能接口

ECAT (N) 脉冲 (P)

端子	针脚		定义
	1	COM	STO 参考地
	2	24V	24V 电源
	3	STO1	STO1 的控制输入
	4	STO2	STO2 的控制输入

■ CN6 调试通讯接口

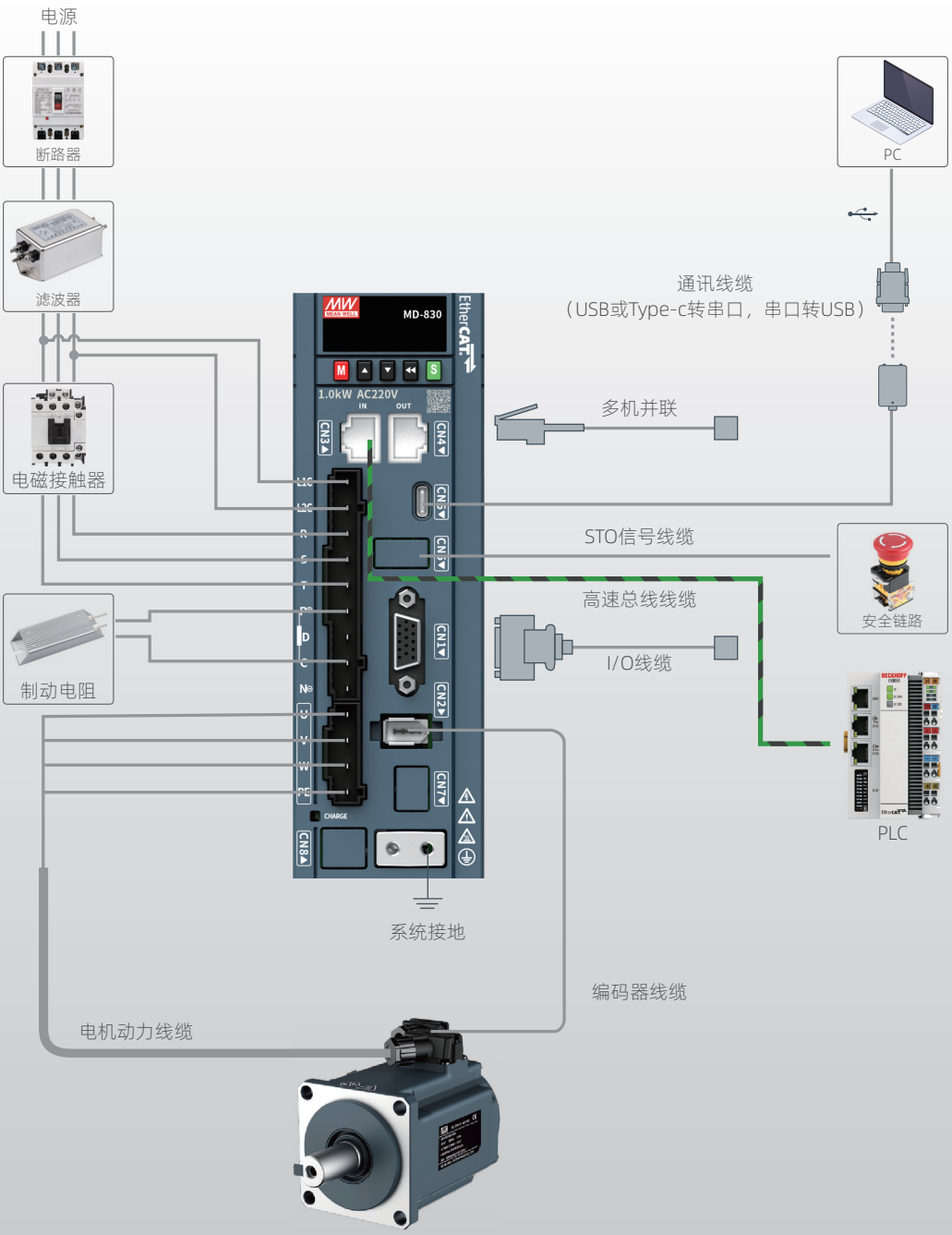
ECAT (N) 脉冲 (P)

端子	针脚	定义
	Type-C	使用 USB 线缆或串口线缆（两段接线：Type-c 转串口，串口转 USB）连接驱动器与 PC

MD-830 设备连接

注：图示以 **SIZE C** 机型为例介绍 MD-830N 外围设备连接，其他机型因端子布局不同存在轻微差异。

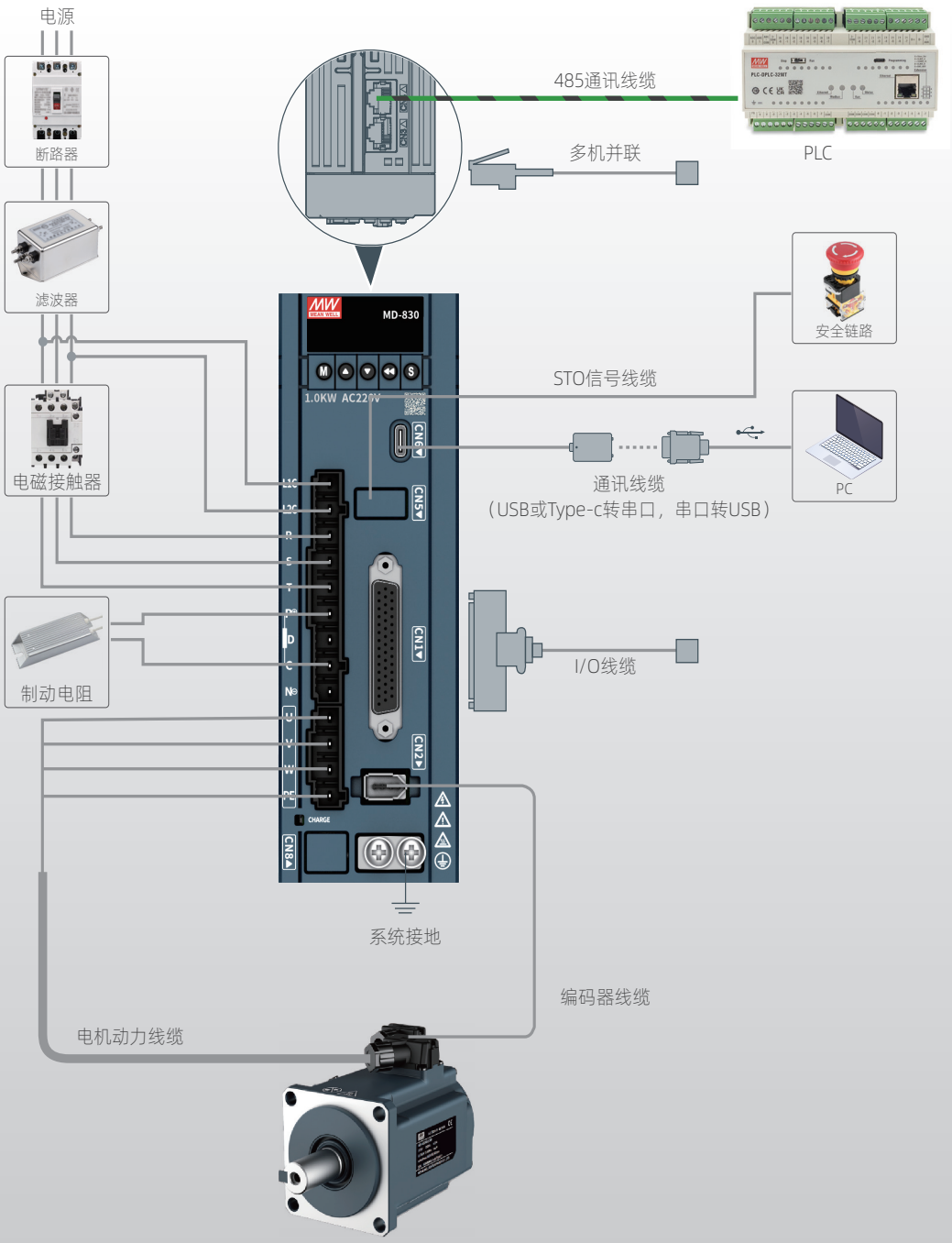
ECAT (N)



注：外接制动电阻时，去掉 P⊕、D 之间的短接片。

注：图示以 **SIZE C** 机型为例介绍 MD-830P 外围设备连接，其他机型因端子布局不同存在轻微差异。

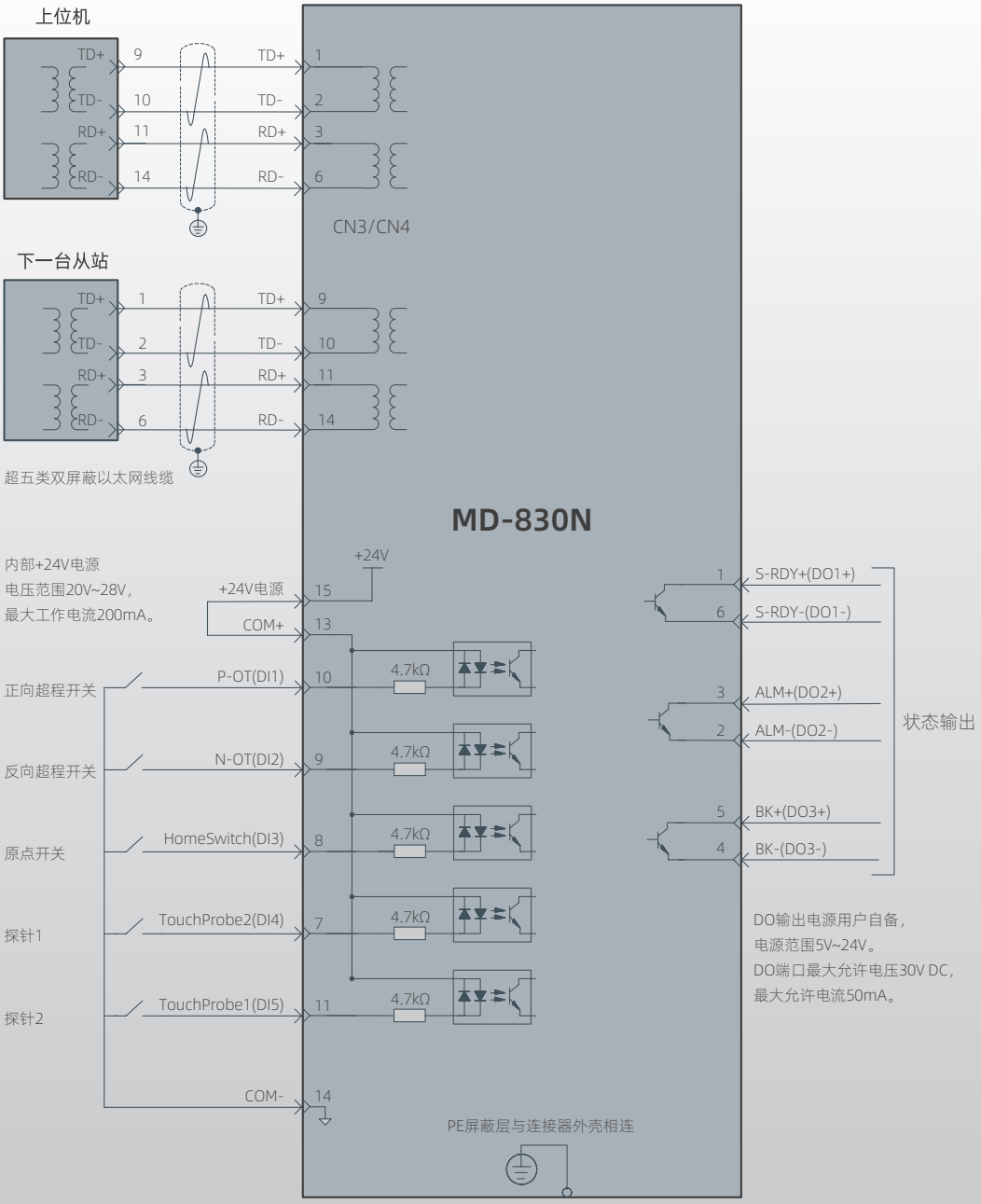
脉冲 (P)



注：外接制动电阻时，去掉 P⊕、D 之间的短接片。

MD-830 电气图例

ECAT (N)

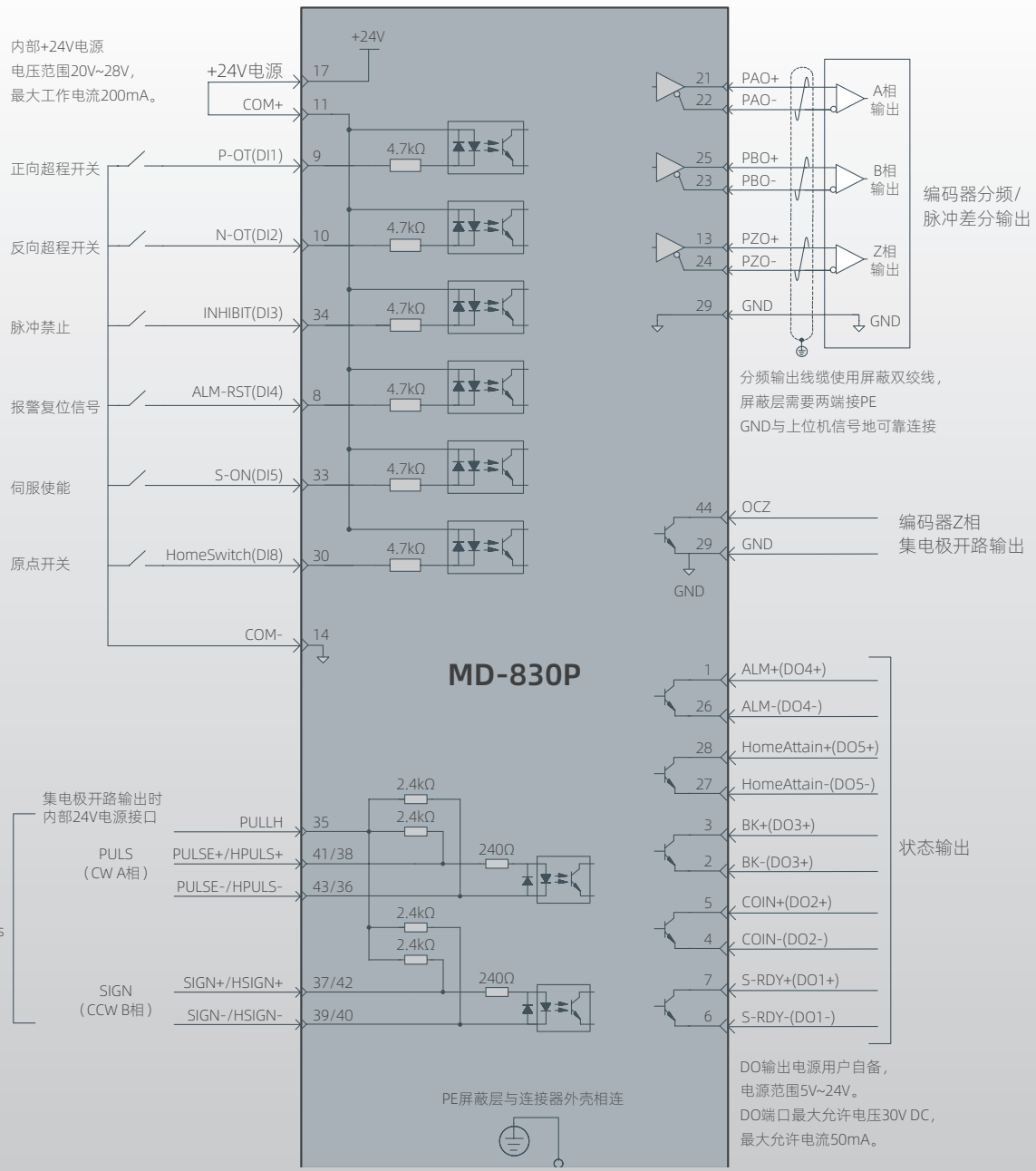


注：图示为 **NPN** 输入模式。

MD-830 电气图例

脉冲 (P)

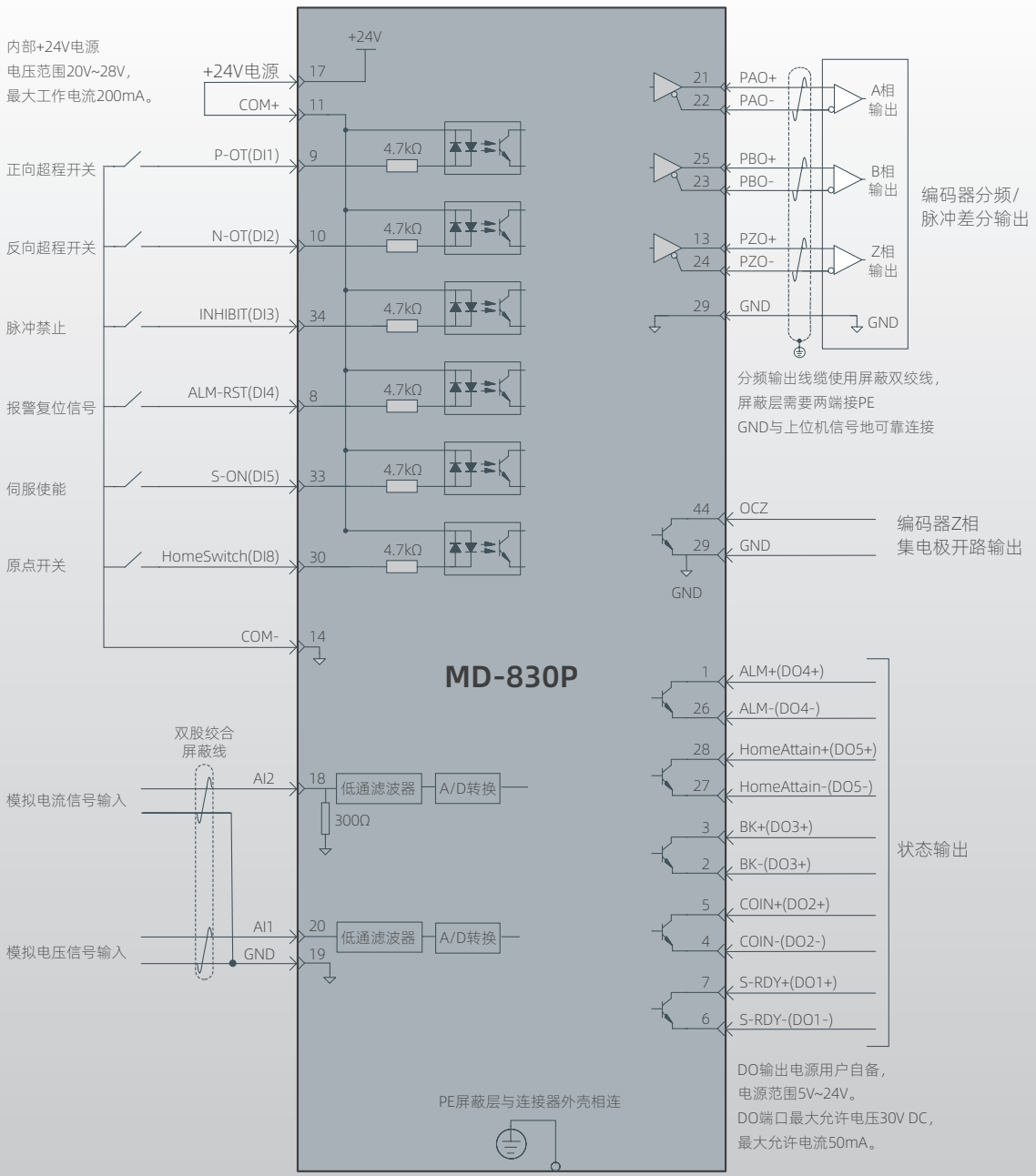
■ 位置模式接线



注：图示为 **NPN** 输入模式。

脉冲 (P)

■ 转矩模式接线

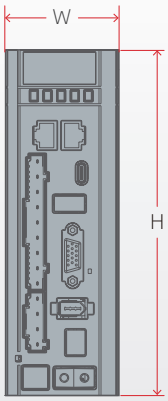


注：图示为 **NPN** 输入模式。

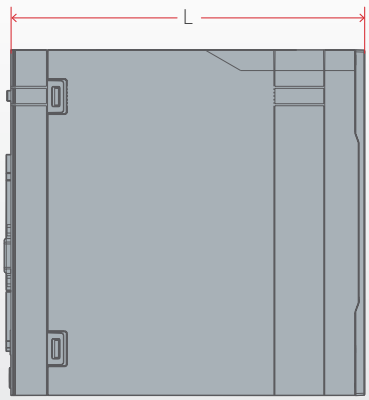
MD-830 产品尺寸

注：图示以 **SIZE C** 机型为例展示 MD-830 系列驱动器的外形，详细尺寸信息请参照产品尺寸列表。

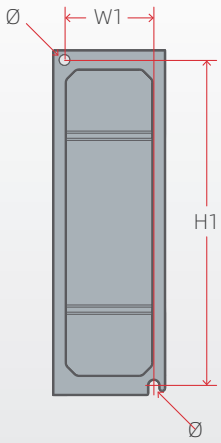
正视图



侧视图



后视图



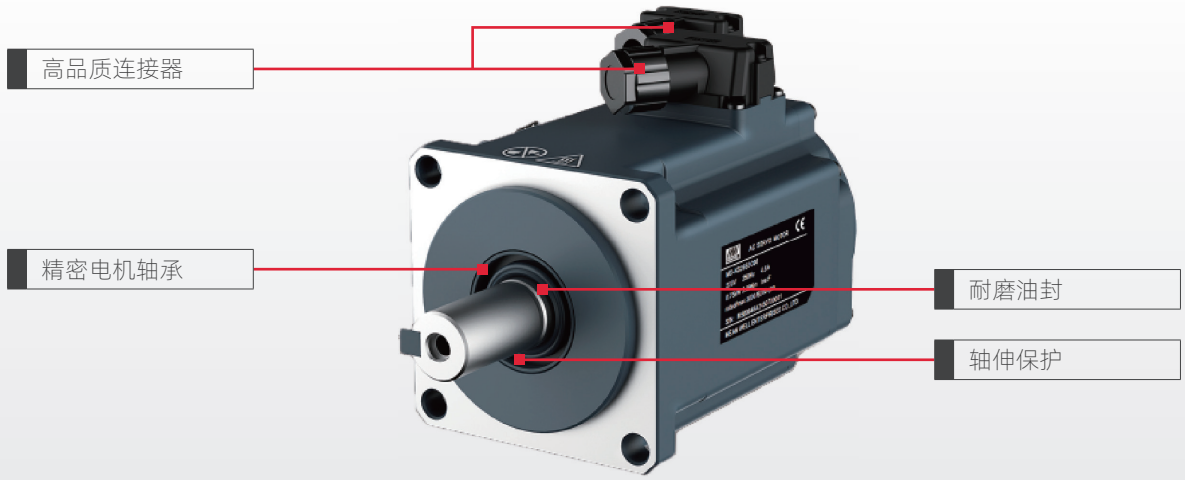
■ MD-830 产品尺寸列表

ECAT (N) 脉冲 (P)

机型	驱动器型号		W (mm)	H (mm)	L (mm)	W1 (mm)	H1 (mm)	Ø (mm)
	MD-830N	MD-830P						
SIZE A	S-020 S-040		40.0	170.0	150.0	28.0	161.0	5.0
SIZE B	S-075		50.0	170.0	174.0	37.0	161.0	5.0
SIZE C	S-100 T-085 T-150		55.5	170.0	174.0	44.0	160.0	5.0
SIZE D	S-150 T-200 T-300		81.0	170.0	182.0	71.0	160.0	5.0
SIZE E	T-500 T-600 T-750		90.0	250.0	230.0	78.0	240.5	5.0

MD-K 系列伺服电机

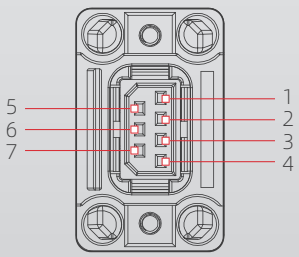
高精密伺服电机，配备灵活的编码器选件、结合明纬高性能控制算法，实现电机平稳、精准控制。

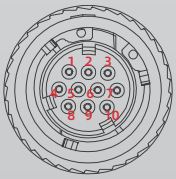


■ 编码器线缆端子

编码器用连接器

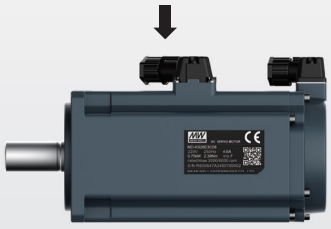


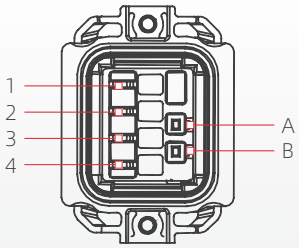
7 Pin 端子示意图（线缆侧）	针脚号	用途
	1	DATA+
	2	DATA-
	3	BAT+
	4	BAT-
	5	+5V
	6	0V
	7	外壳

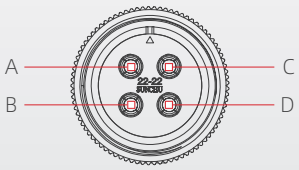
10 Pin 端子示意图（线缆侧）	针脚号	用途	针脚号	用途
	1	DATA+	9	0V
	2	DATA-	10	外壳
	4	+5V		
	5	BAT-		
	6	BAT+		

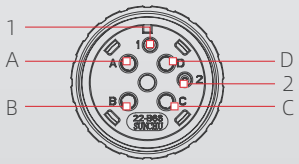
■ 动力线缆端子

动力输入连接器



6 Pin 端子示意图（线缆侧）	针脚号	用途
	1	V 相
	2	U 相
	3	W 相
	4	地线
	A	抱闸（无正负）
	B	抱闸（无正负）

4 Pin 端子示意图（线缆侧）	针脚号	用途
	A	U 相
	B	V 相
	C	W 相
	D	地线

6 Pin 端子示意图（线缆侧）	针脚号	用途
	A	U 相
	B	V 相
	C	W 相
	D	地线
	1	抱闸（无正负）
	2	抱闸（无正负）

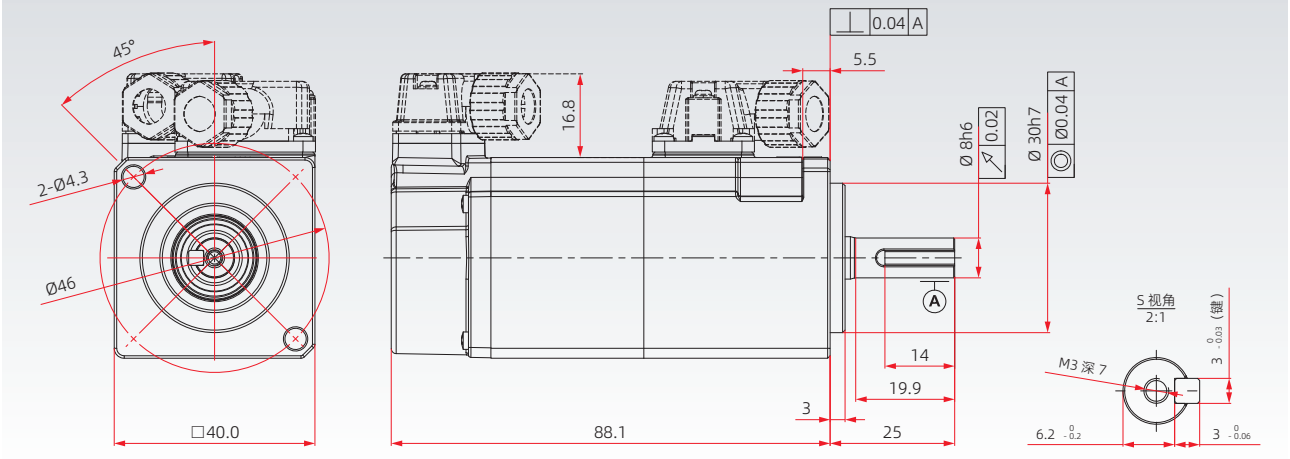
MD-K 电机规格

■ 50W（40 机座）

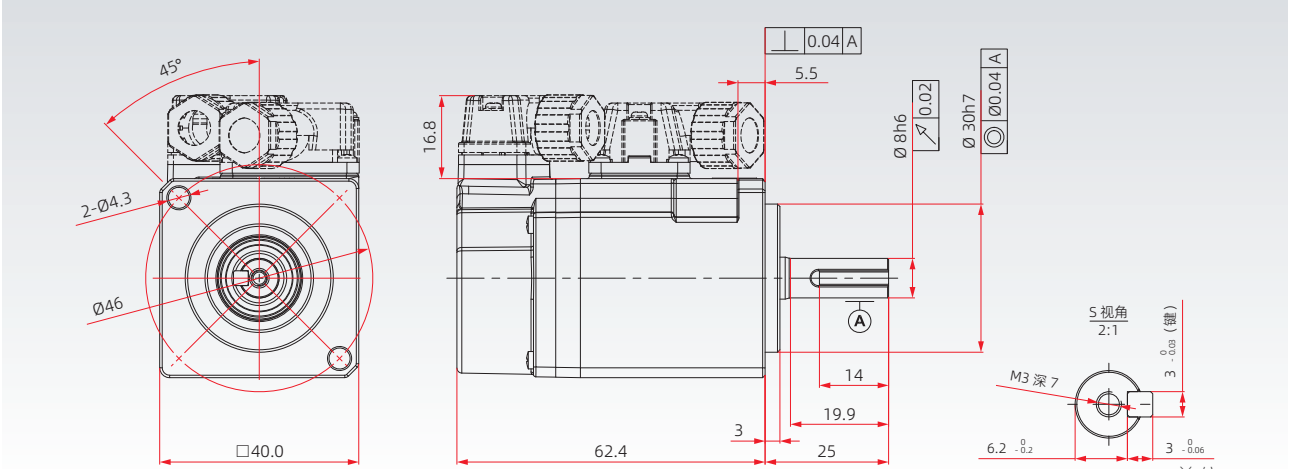
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26C3CA5/S46C3CA5（抱闸）	S26N3CA5/S46N3CA5（非抱闸）
额定功率（W）	50	
额定电流（A）	1.03	
最大电流（A）	3.74	
额定转矩（N·m）	0.16	
最大转矩（N·m）	0.56	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	0.021	0.018
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26C3CA5/S46C3CA5（抱闸）



S26N3CA5/S46N3CA5（非抱闸）



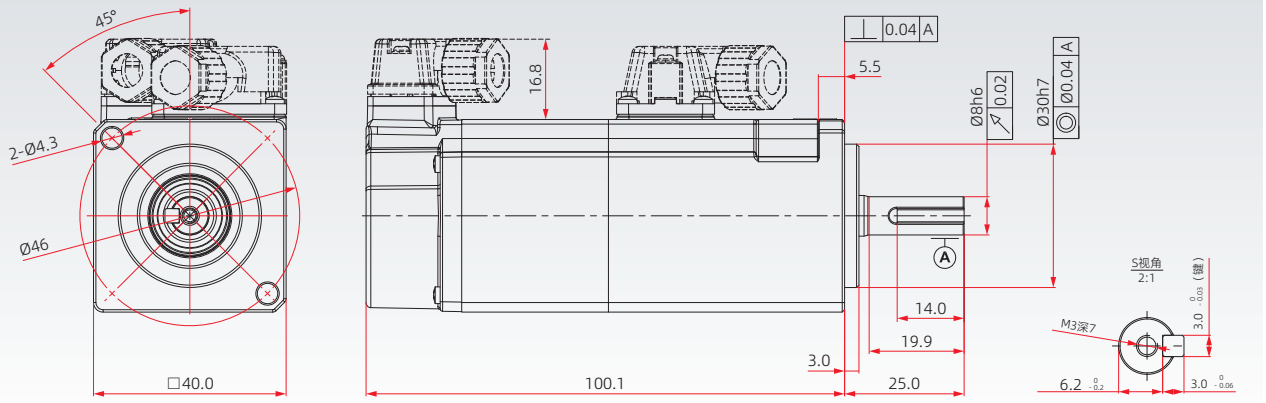
单位：mm

■ 100W（40 机座）

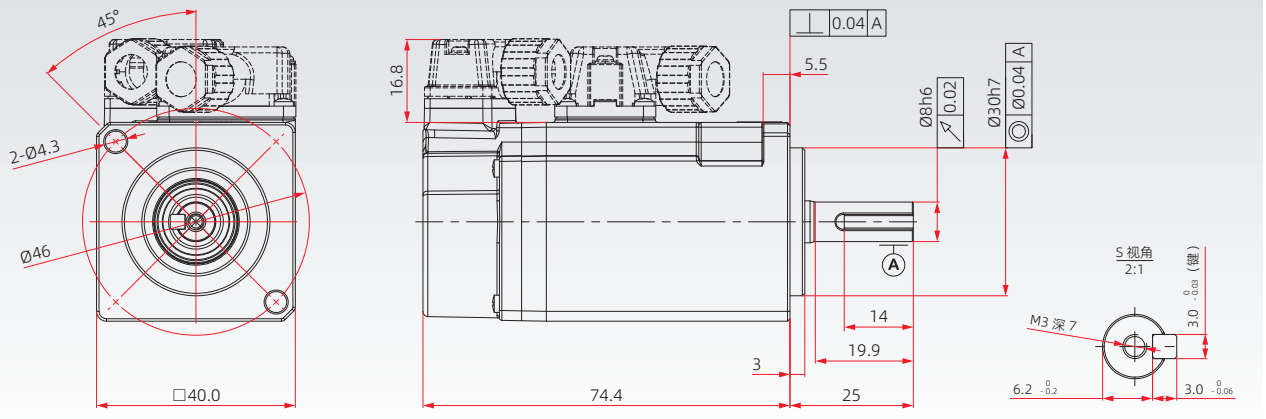
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26C3C01/S46C3C01（抱闸）	S26N3C01/S46N3C01（非抱闸）
额定功率（W）	100	
额定电流（A）	0.98	
最大电流（A）	3.9	
额定转矩（N·m）	0.32	
最大转矩（N·m）	1.12	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	0.034	0.031
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26C3C01/S46C3C01（抱闸）



S26N3C01/S46N3C01（非抱闸）



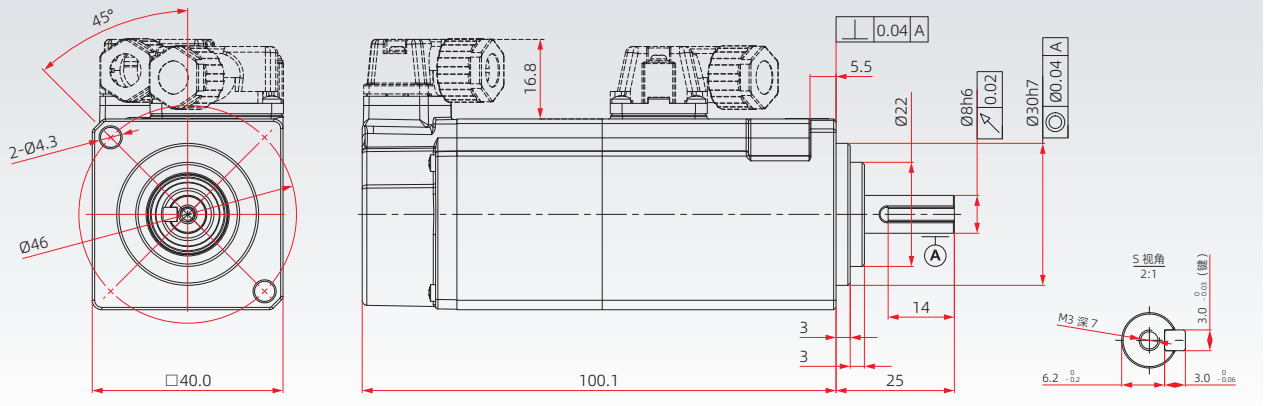
单位：mm

■ 100W（40 机座）

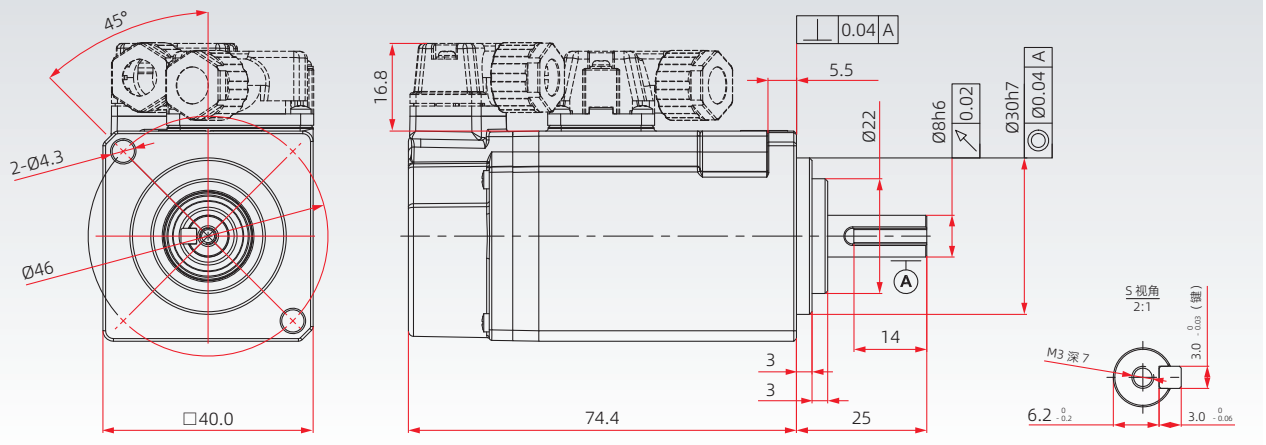
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C01/S46E3C01（抱闸）	S26S3C01/S46S3C01（非抱闸）
额定功率（W）	100	
额定电流（A）	0.98	
最大电流（A）	3.9	
额定转矩（N·m）	0.32	
最大转矩（N·m）	1.12	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	0.034	0.031
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26E3C01/S46E3C01（抱闸）



S26S3C01/S46S3C01（非抱闸）



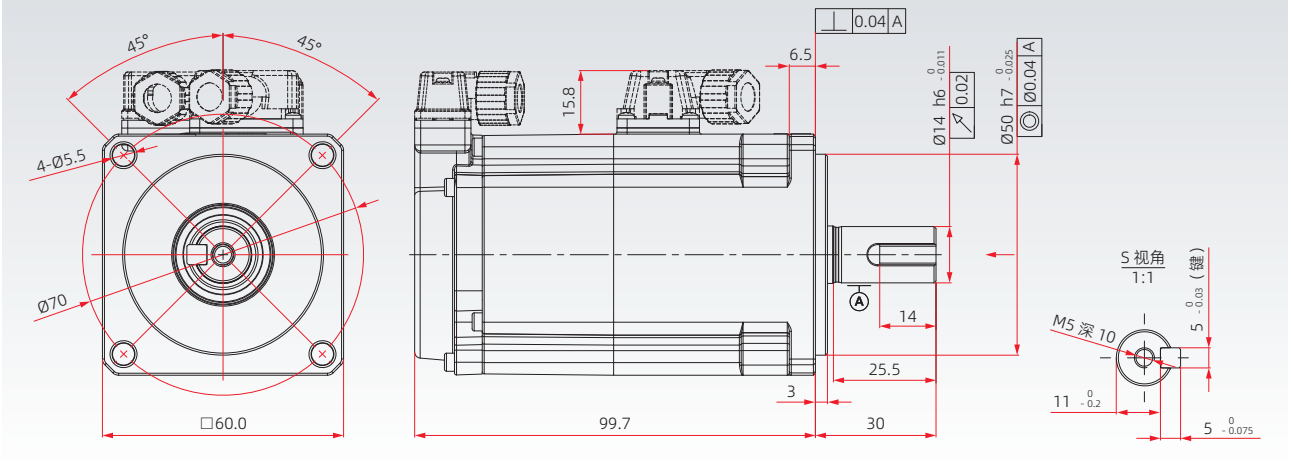
单位：mm

■ 200W（60 机座）

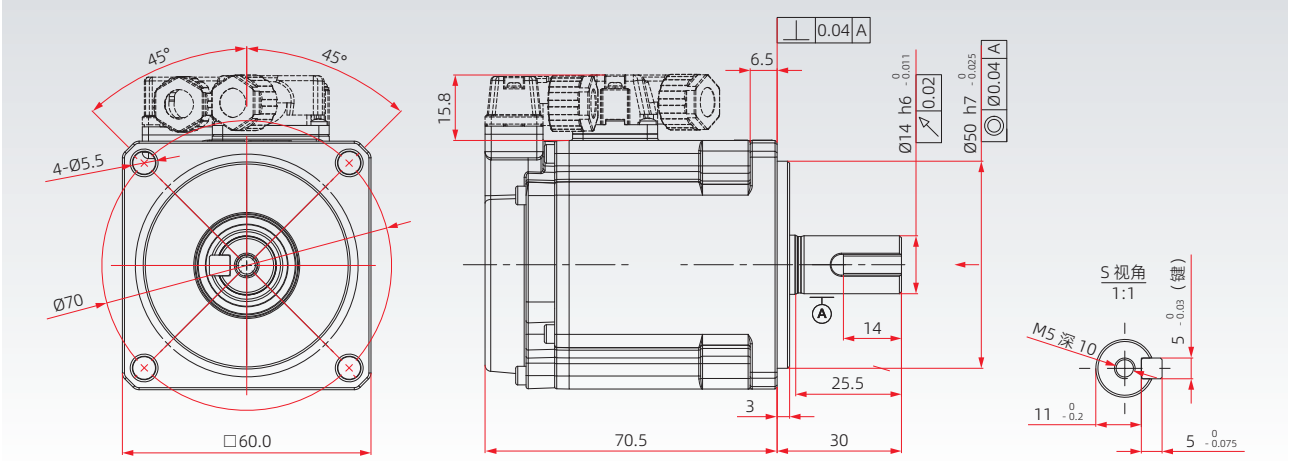
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C02/S46E3C02（抱闸）	S26S3C02/S46S3C02（非抱闸）
额定功率（W）	200	
额定电流（A）	1.3	
最大电流（A）	4.4	
额定转矩（N·m）	0.64	
最大转矩（N·m）	2.23	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	0.35	0.34
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26E3C02/S46E3C02（抱闸）



S26S3C02/S46S3C02（非抱闸）



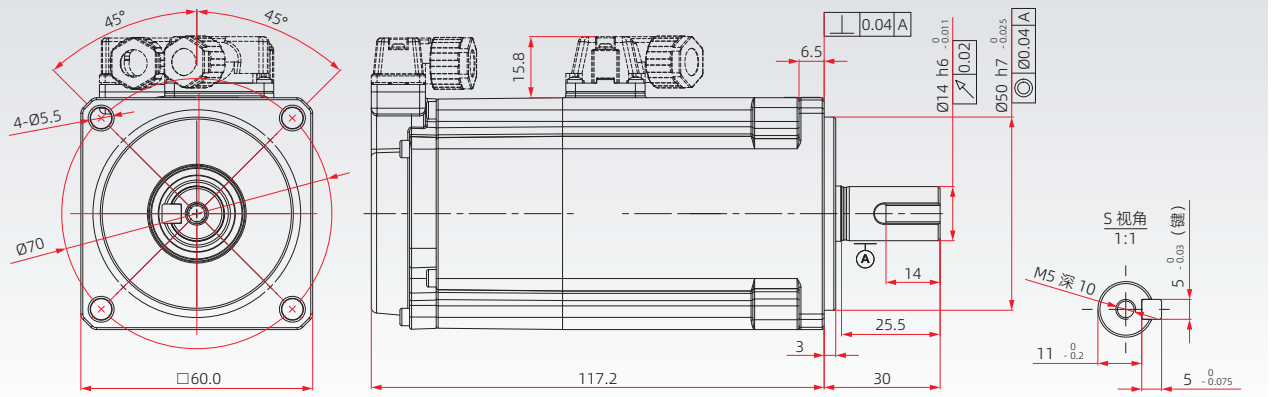
单位：mm

■ 400W（60 机座）

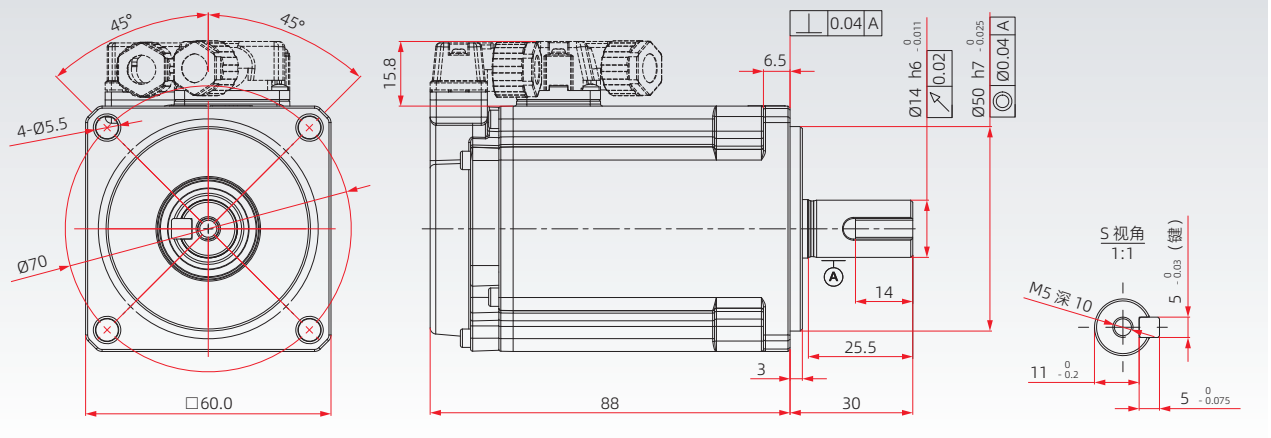
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C04/S46E3C04（抱闸）	S26S3C04/S46S3C04（非抱闸）
额定功率（W）	400	
额定电流（A）	2.6	
最大电流（A）	8.6	
额定转矩（N·m）	1.27	
最大转矩（N·m）	4.45	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	0.60	0.59
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26E3C04/S46E3C04（抱闸）



S26S3C04/S46S3C04（非抱闸）



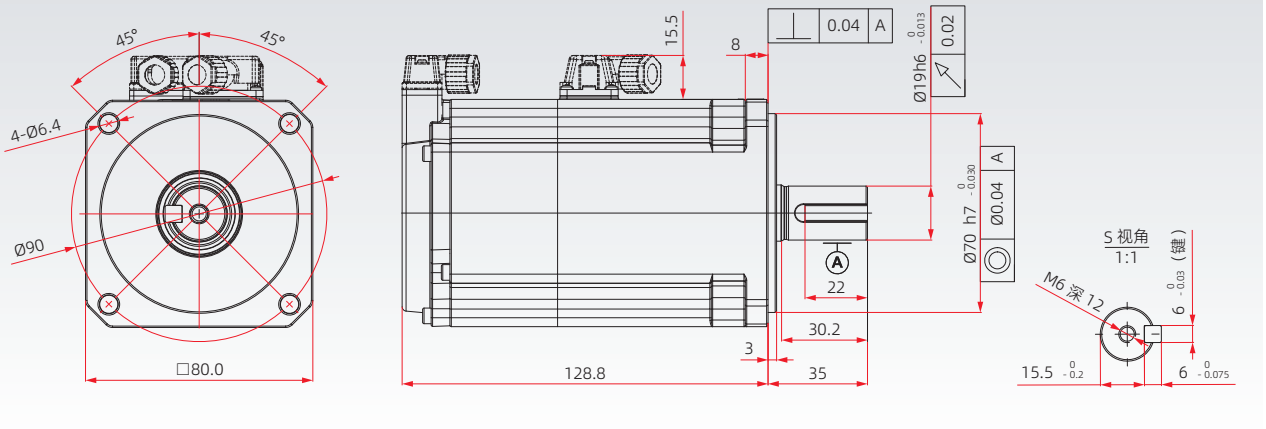
单位：mm

■ 750W（80 机座）

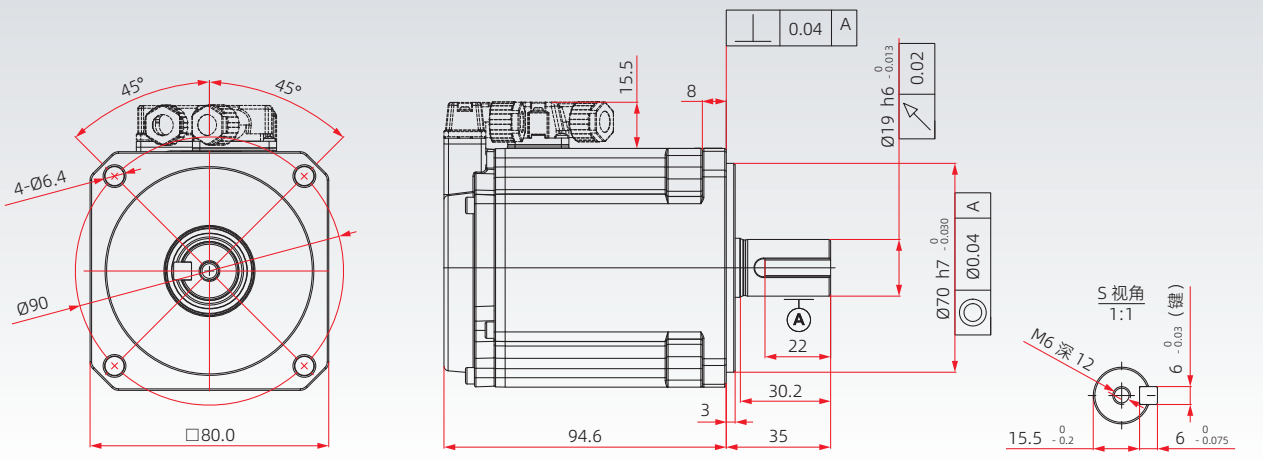
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C08/S46E3C08（抱闸）	S26S3C08/S46S3C08（非抱闸）
额定功率（W）	750	
额定电流（A）	4.60	
最大电流（A）	16.30	
额定转矩（N·m）	2.39	
最大转矩（N·m）	8.36	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	1.77	1.72
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26E3C08/S46E3C08（抱闸）



S26S3C08/S46S3C08（非抱闸）



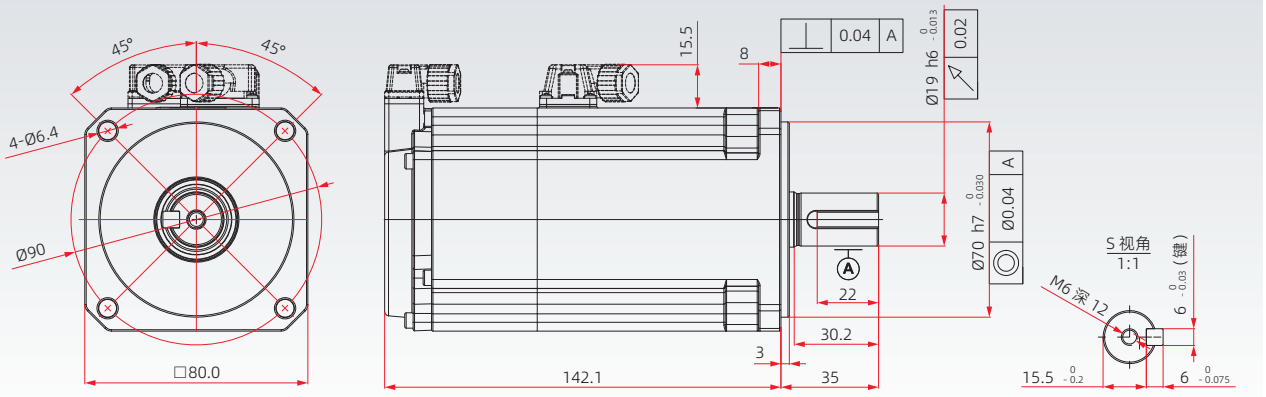
单位：mm

■ 1000W（80 机座）

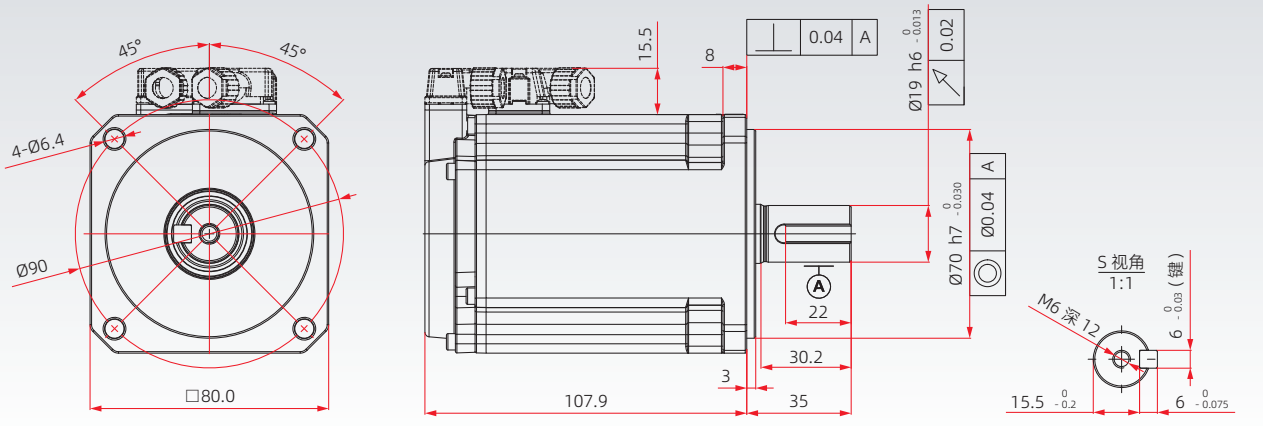
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C10-80/S46E3C10-80（抱闸）	S26S3C10-80/S46S3C10-80（非抱闸）
额定功率（W）	1000	
额定电流（A）	6.3	
最大电流（A）	20.9	
额定转矩（N·m）	3.18	
最大转矩（N·m）	11.13	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	2.28	2.23
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	6000	
额定电压（V）	220	

S26E3C10-80/S46E3C10-80（抱闸）



S26S3C10-80/S46S3C10-80（非抱闸）



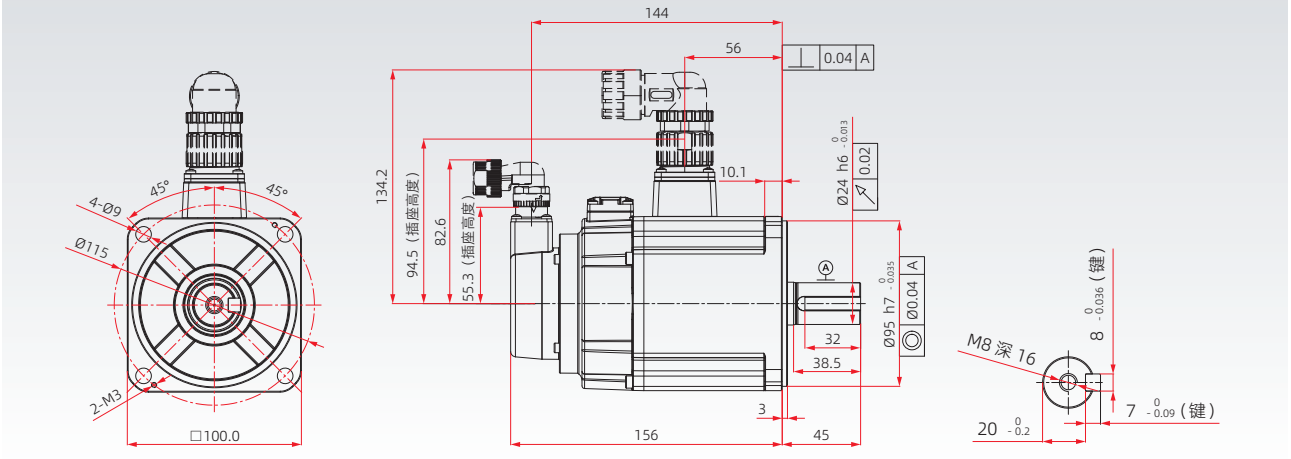
单位：mm

■ 1000W（100 机座 / 220V 机型）

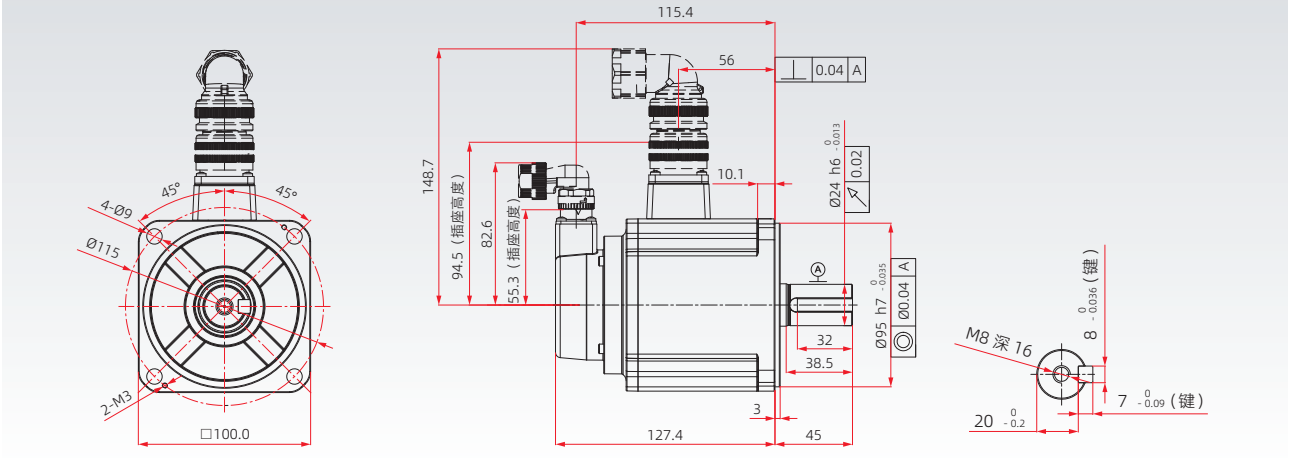
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C10/S46E3C10（抱闸）	S26S3C10/S46S3C10（非抱闸）
额定功率（W）	1000	
额定电流（A）	6.25	
最大电流（A）	19.58	
额定转矩（N·m）	3.18	
最大转矩（N·m）	9.55	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	2.59	1.84
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	220	

S26E3C10/S46E3C10（抱闸）



S26S3C10/S46S3C10（非抱闸）



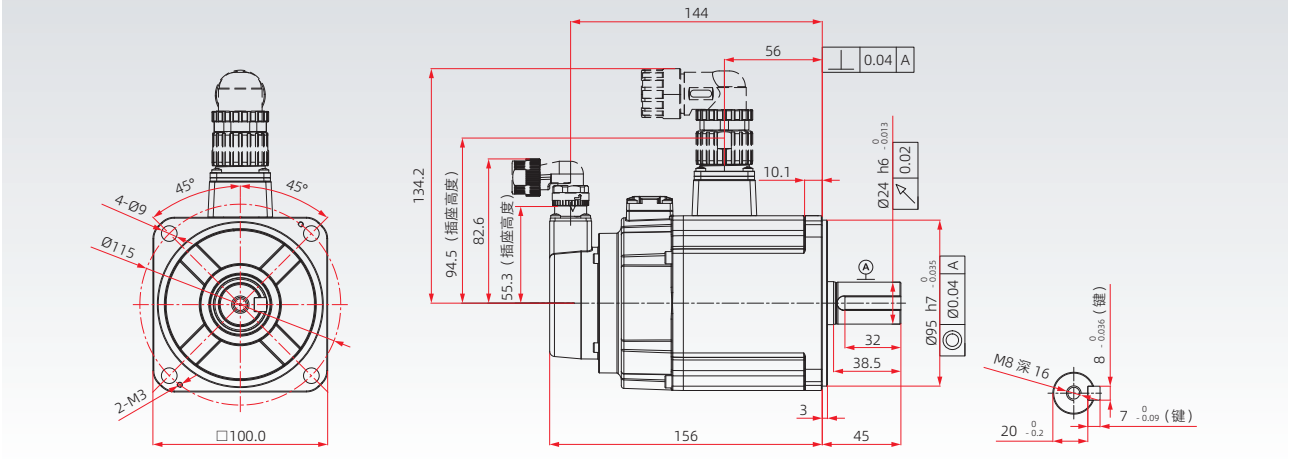
单位：mm

■ 1000W（100 机座 / 380V 机型）

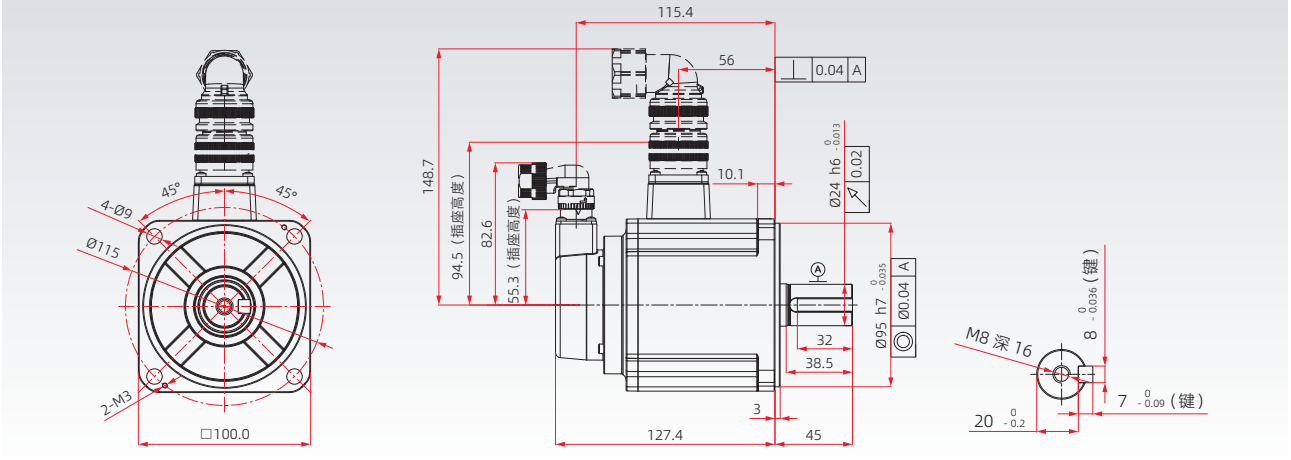
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C10/T46E3C10（抱闸）	T26S3C10/T46S3C10（非抱闸）
额定功率（W）	1000	
额定电流（A）	3.44	
最大电流（A）	10.82	
额定转矩（N·m）	3.18	
最大转矩（N·m）	9.55	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	2.59	1.84
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C10/T46E3C10（抱闸）



T26S3C10/T46S3C10（非抱闸）



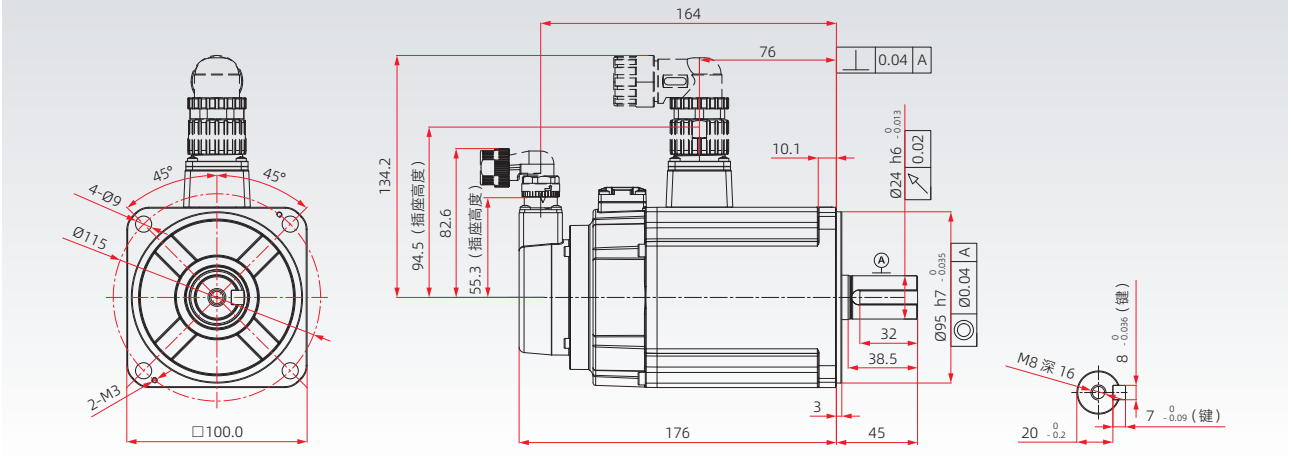
单位：mm

■ 1500W（100 机座 / 220V 机型）

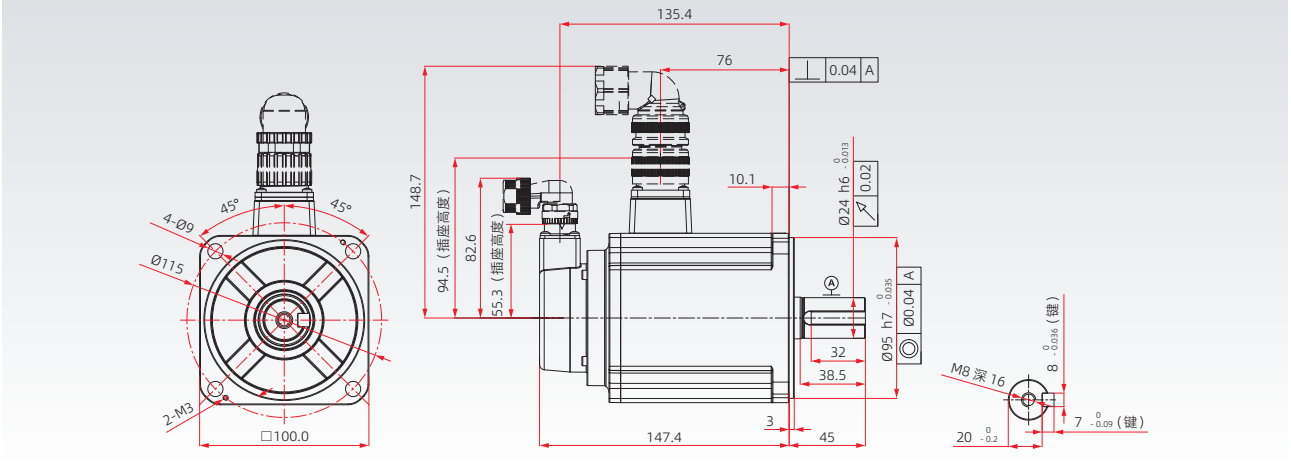
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E3C15/S46E3C15（抱闸）	S26S3C15/S46S3C15（非抱闸）
额定功率（W）	1500	
额定电流（A）	8.9	
最大电流（A）	25.2	
额定转矩（N·m）	4.78	
最大转矩（N·m）	14.3	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	3.50	2.75
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	220	

S26E3C15/S46E3C15（抱闸）



S26S3C15/S46S3C15（非抱闸）



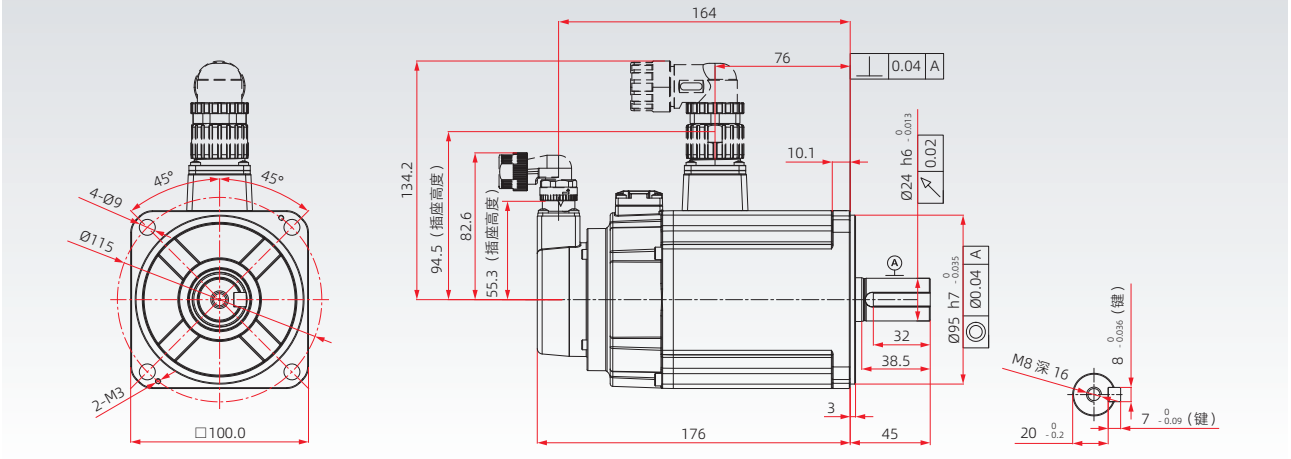
单位：mm

■ 1500W（100 机座 / 380V 机型）

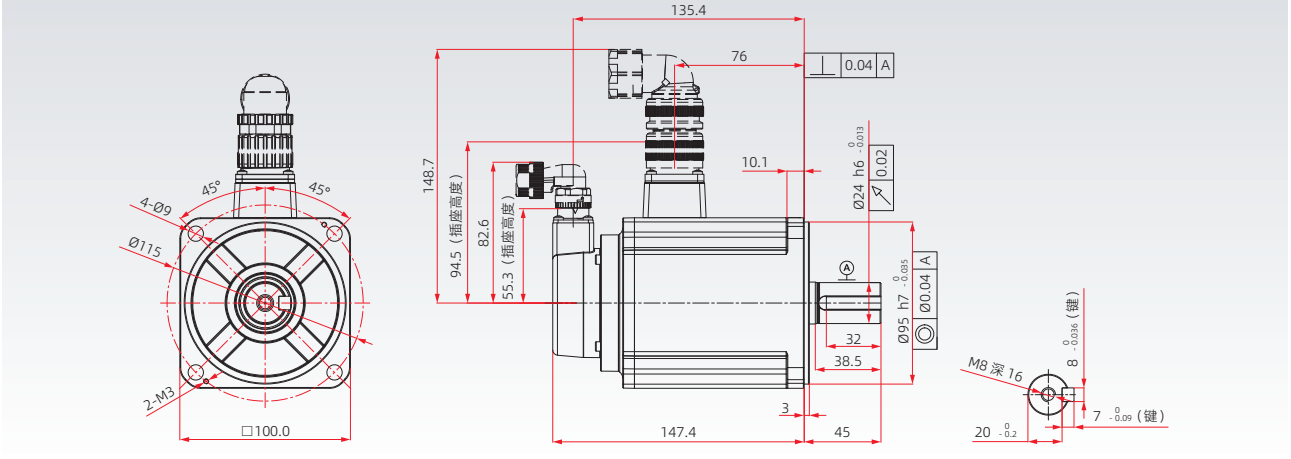
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C15/T46E3C15（抱闸）	T26S3C15/T46S3C15（非抱闸）
额定功率（W）	1500	
额定电流（A）	4.86	
最大电流（A）	14.59	
额定转矩（N·m）	4.78	
最大转矩（N·m）	14.3	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	3.50	2.75
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C15/T46E3C15（抱闸）



T26S3C15/T46S3C15（非抱闸）



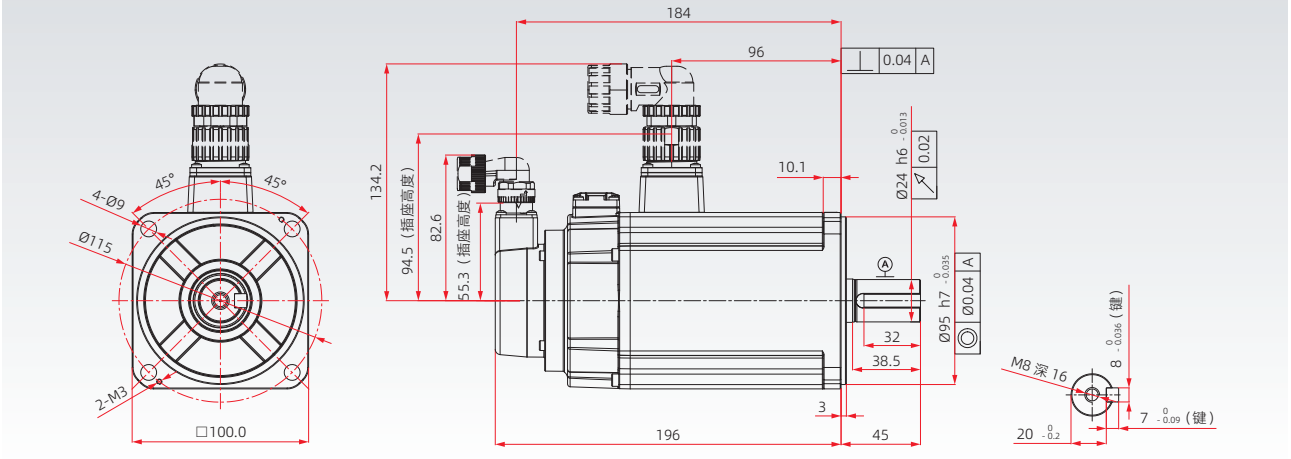
单位：mm

■ 2000W（100 机座）

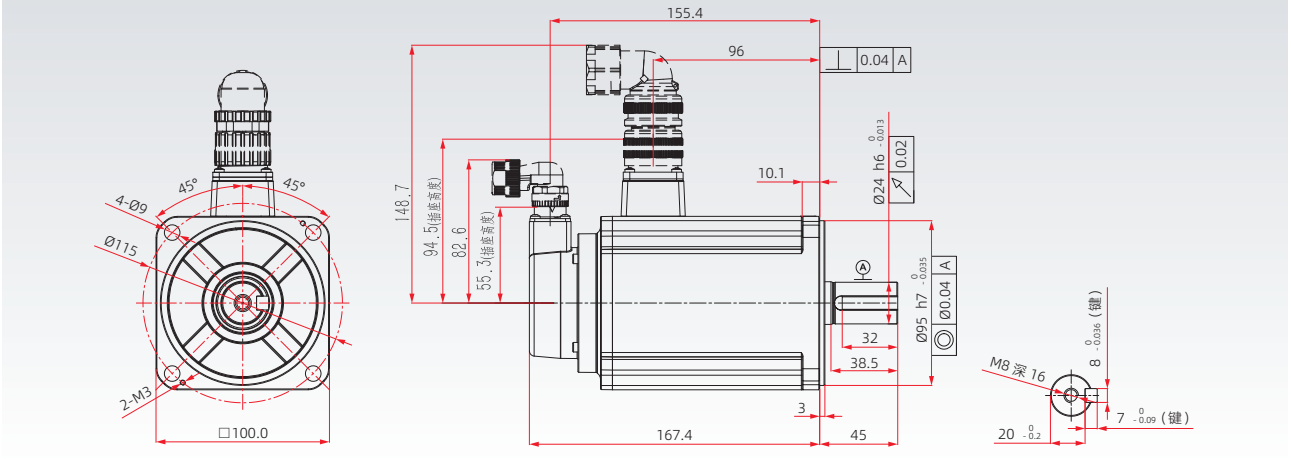
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C20/T46E3C20（抱闸）	T26S3C20/T46S3C20（非抱闸）
额定功率（W）	2000	
额定电流（A）	7.05	
最大电流（A）	19.78	
额定转矩（N·m）	6.37	
最大转矩（N·m）	19.1	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	4.40	3.65
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C20/T46E3C20（抱闸）



T26S3C20/T46S3C20（非抱闸）



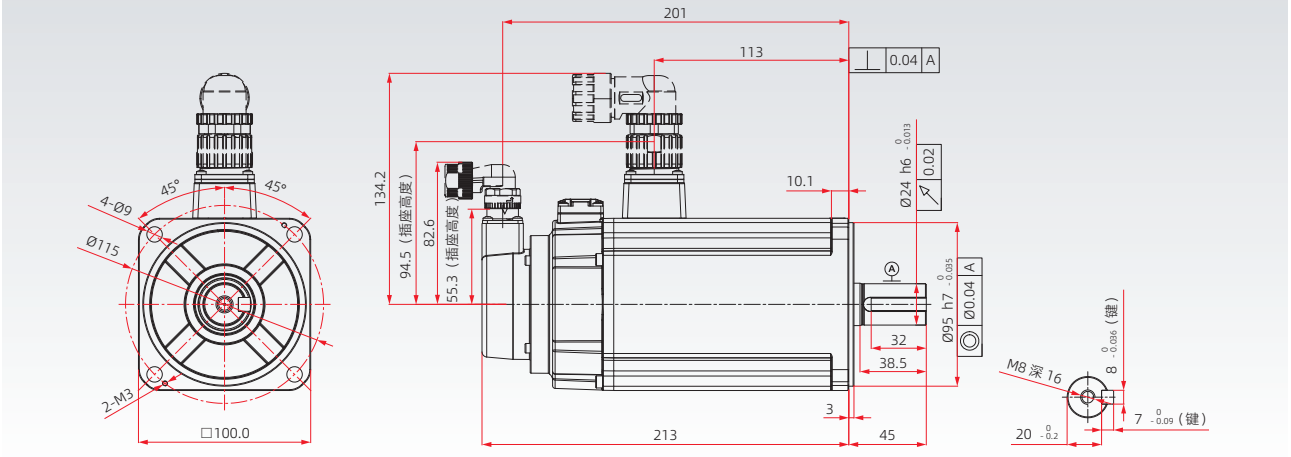
单位：mm

■ 2500W（100 机座）

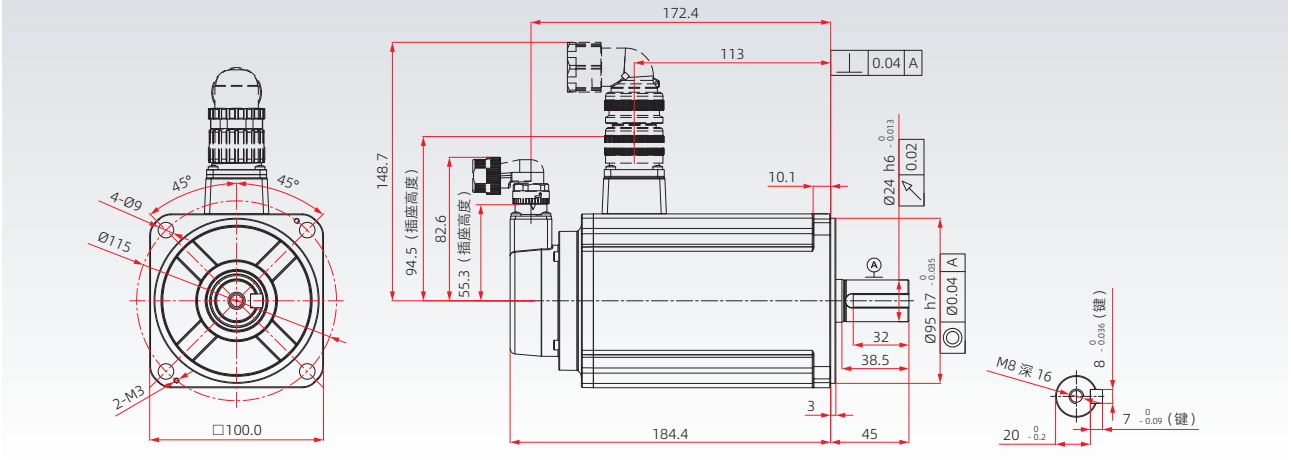
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C25/T46E3C25（抱闸）	T26S3C25/T46S3C25（非抱闸）
额定功率（W）	2500	
额定电流（A）	8.74	
最大电流（A）	25.07	
额定转矩（N·m）	7.96	
最大转矩（N·m）	23.9	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	5.11	4.36
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C25/T46E3C25（抱闸）



T26S3C25/T46S3C25（非抱闸）



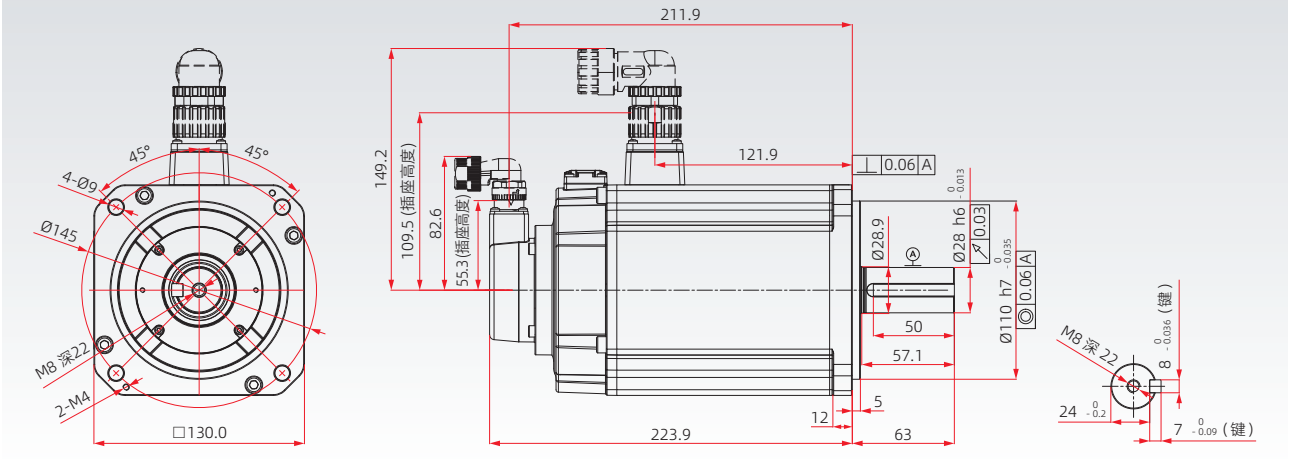
单位：mm

■ 3000W（130 机座）

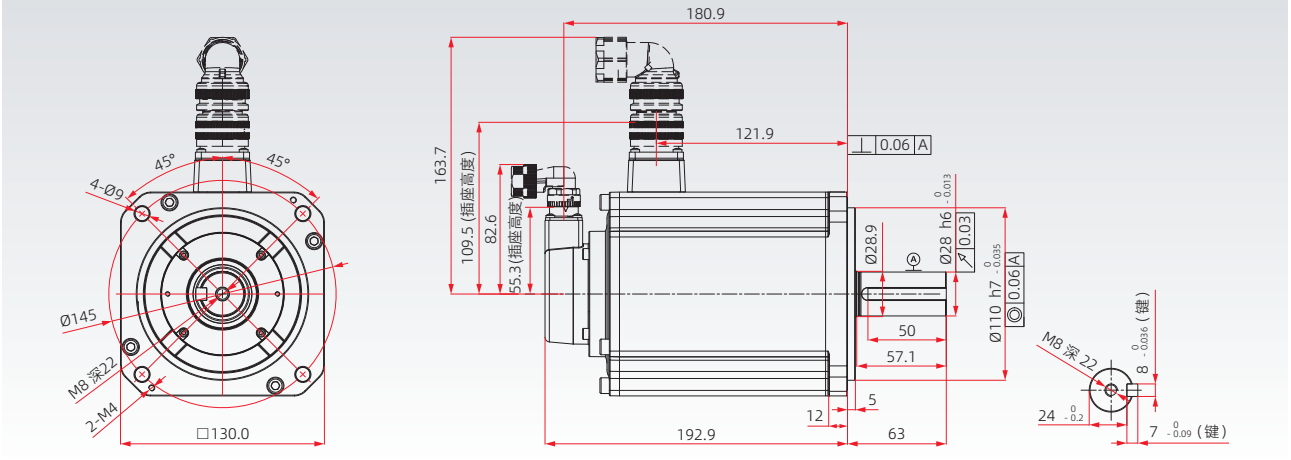
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C30/T46E3C30（抱闸）	T26S3C30/T46S3C30（非抱闸）
额定功率（W）	3000	
额定电流（A）	10.13	
最大电流（A）	29.59	
额定转矩（N·m）	9.8	
最大转矩（N·m）	29.4	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	8.22	7.28
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C30/T46E3C30（抱闸）



T26S3C30/T46S3C30（非抱闸）



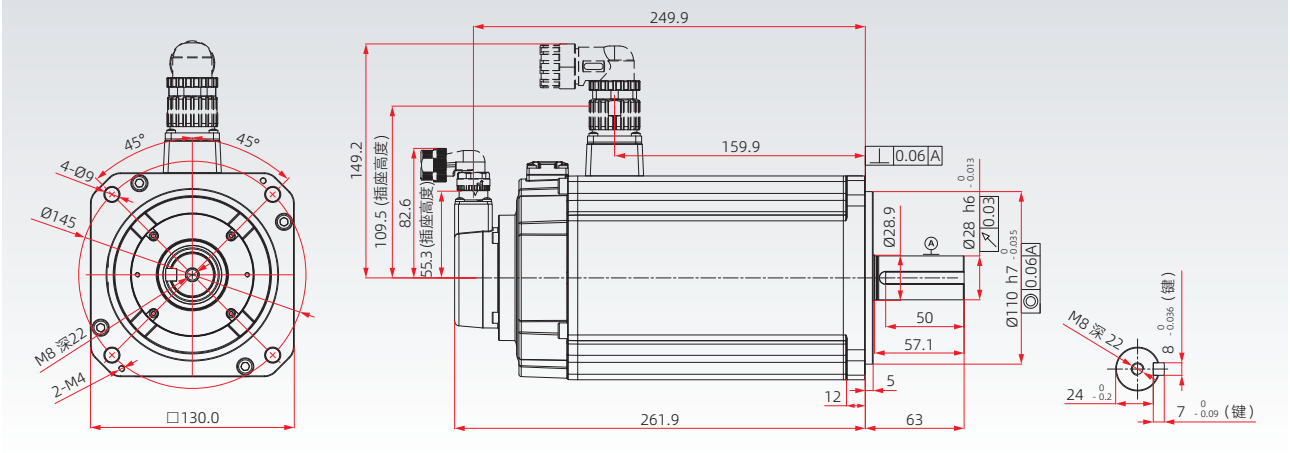
单位：mm

■ 4000W（130 机座）

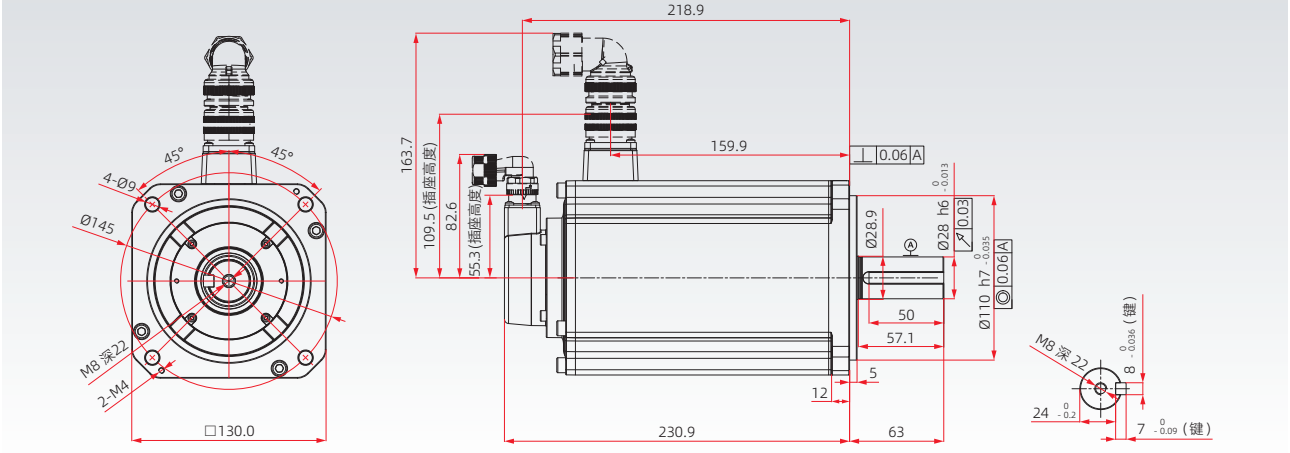
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C40/T46E3C40（抱闸）	T26S3C40/T46S3C40（非抱闸）
额定功率（W）	4000	
额定电流（A）	12.96	
最大电流（A）	37.1	
额定转矩（N·m）	12.6	
最大转矩（N·m）	37.8	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	11.04	10.1
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C40/T46E3C40（抱闸）



T26S3C40/T46S3C40（非抱闸）



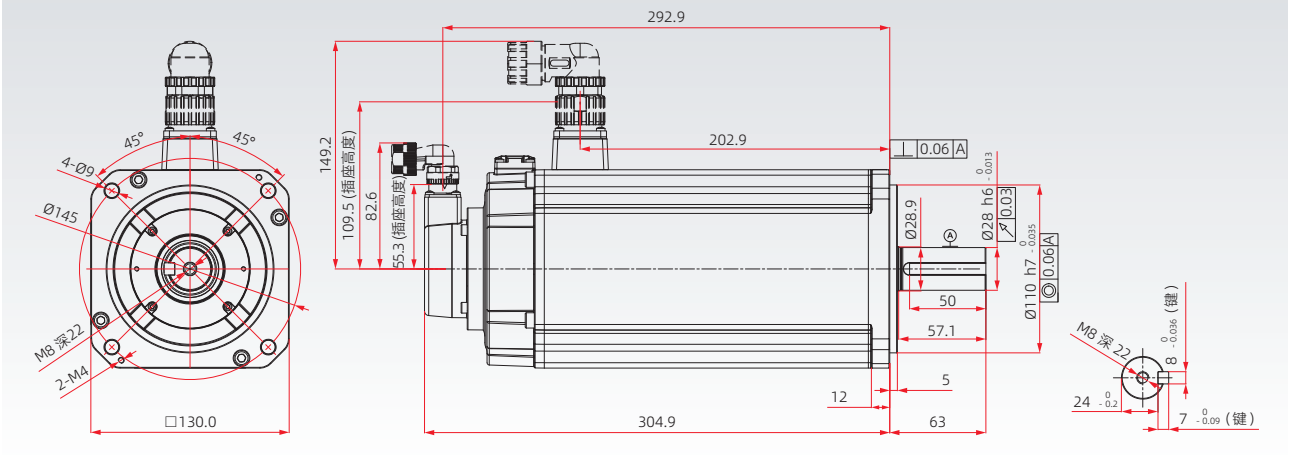
单位：mm

■ 5000W（130 机座）

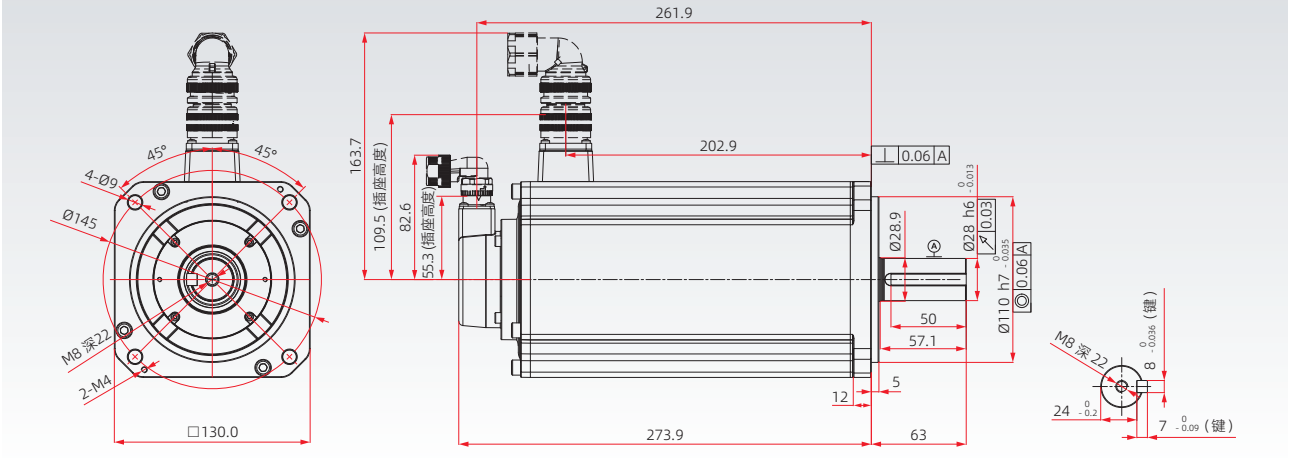
3000 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E3C50/T46E3C50（抱闸）	T26S3C50/T46S3C50（非抱闸）
额定功率（W）	5000	
额定电流（A）	16.77	
最大电流（A）	46.43	
额定转矩（N·m）	15.8	
最大转矩（N·m）	47.4	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	14.24	13.3
额定转速（rpm）	3000	
最大转速（rpm）	5000	
额定电压（V）	380	

T26E3C50/T46E3C50（抱闸）



T26S3C50/T46S3C50（非抱闸）



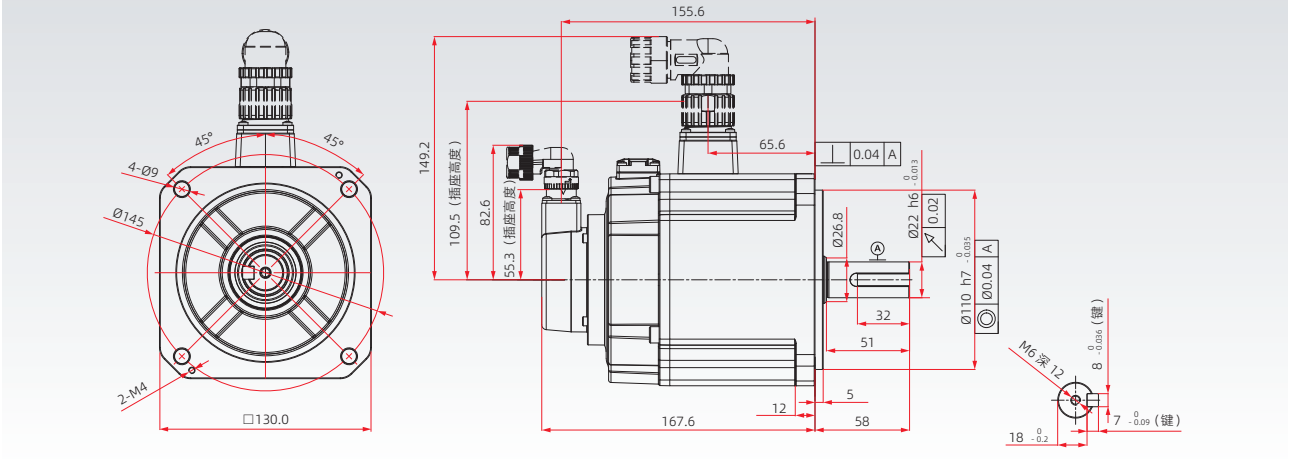
单位：mm

■ 850W（130 机座 / 220V 机型）

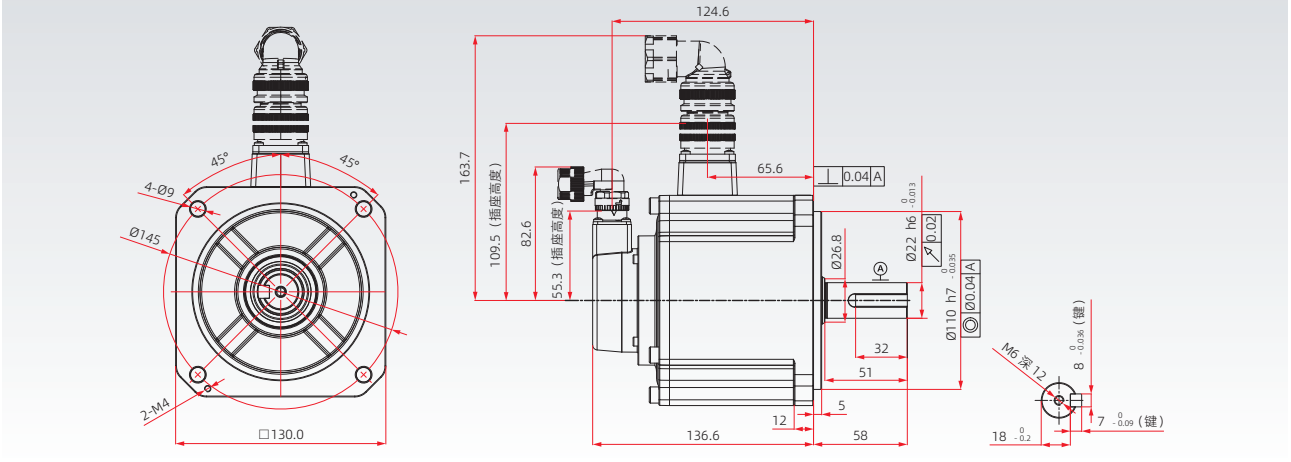
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E1C09/S46E1C09（抱闸）	S26S1C09/S46S1C09（非抱闸）
额定功率（W）	850	
额定电流（A）	5.72	
最大电流（A）	13.89	
额定转矩（N·m）	5.39	
最大转矩（N·m）	13.5	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	14.56	13.62
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	220	

S26E1C09/S46E1C09（抱闸）



S26S1C09/S46S1C09（非抱闸）



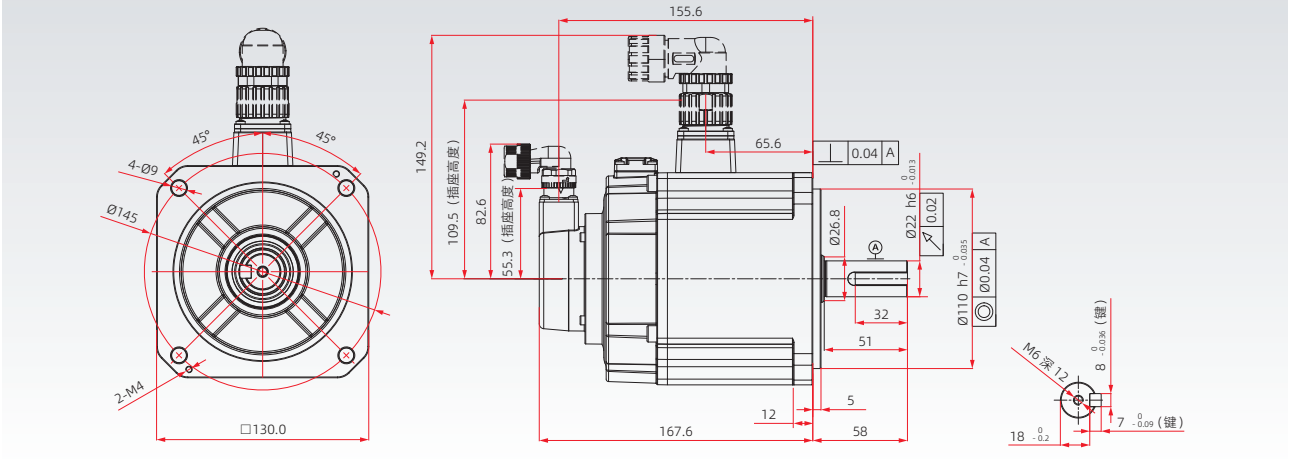
单位：mm

■ 850W（130 机座 / 380V 机型）

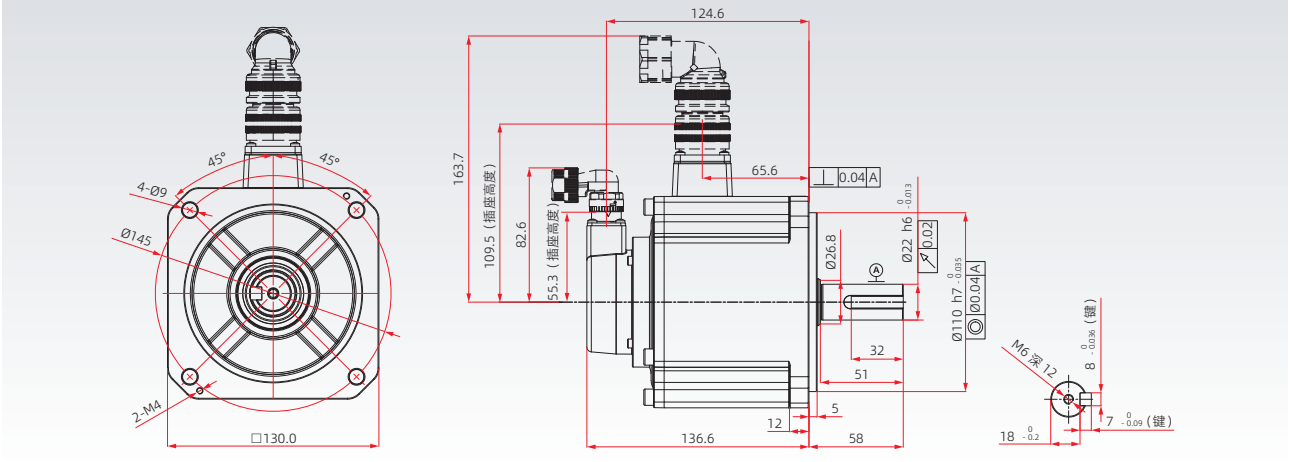
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C09/T46E1C09（抱闸）	T26S1C09/T46S1C09（非抱闸）
额定功率（W）	850	
额定电流（A）	3.16	
最大电流（A）	7.99	
额定转矩（N·m）	5.39	
最大转矩（N·m）	13.5	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	14.56	13.62
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C09/T46E1C09（抱闸）



T26S1C09/T46S1C09（非抱闸）



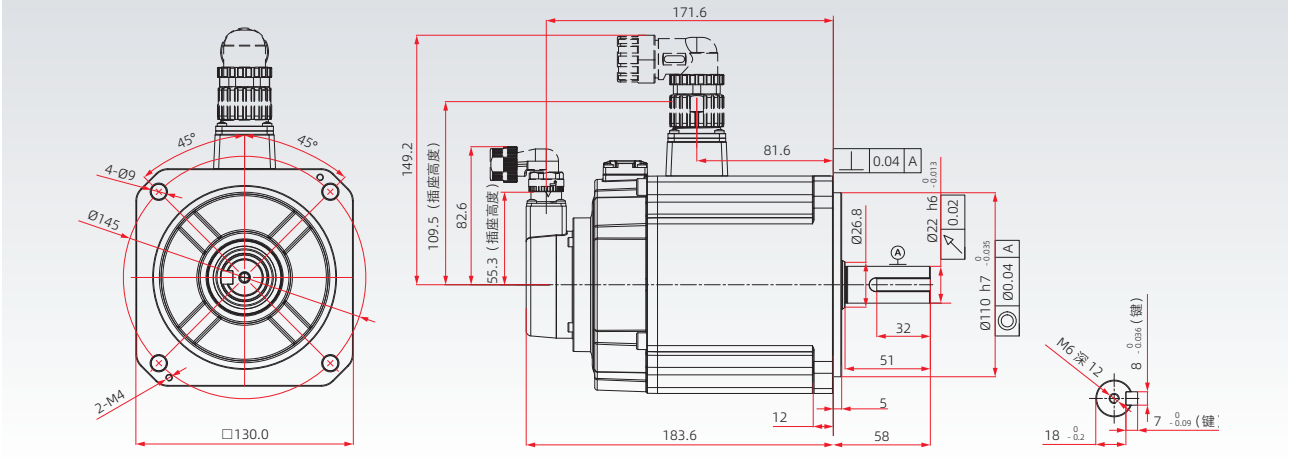
单位：mm

■ 1300W（130 机座 / 220V 机型）

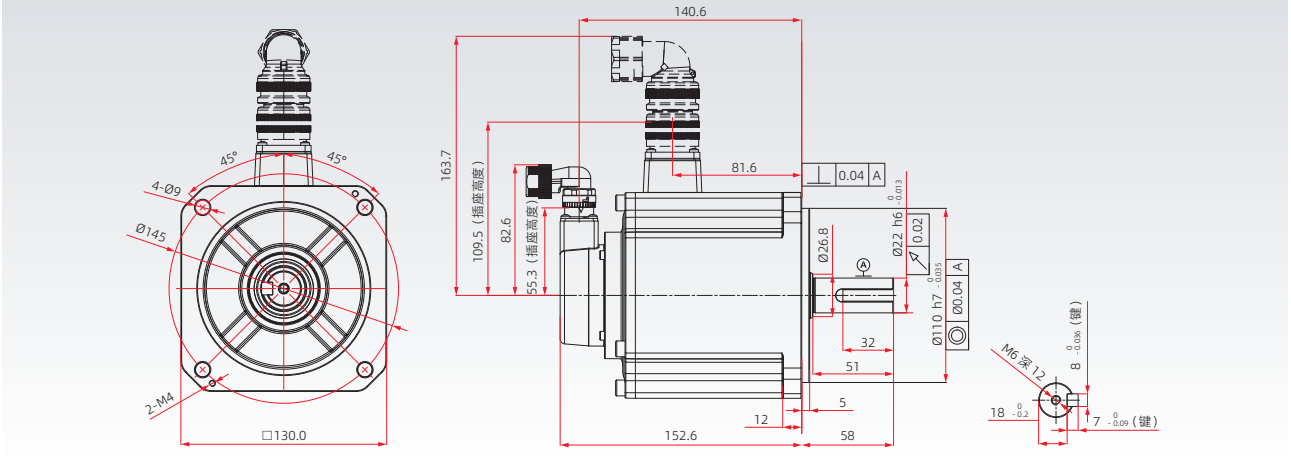
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	S26E1C13/S46E1C13（抱闸）	S26S1C13/S46S1C13（非抱闸）
额定功率（W）	1300	
额定电流（A）	8.61	
最大电流（A）	21.1	
额定转矩（N·m）	8.34	
最大转矩（N·m）	20.85	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	20.54	19.6
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	220	

S26E1C13/S46E1C13（抱闸）



S26S1C13/S46S1C13（非抱闸）



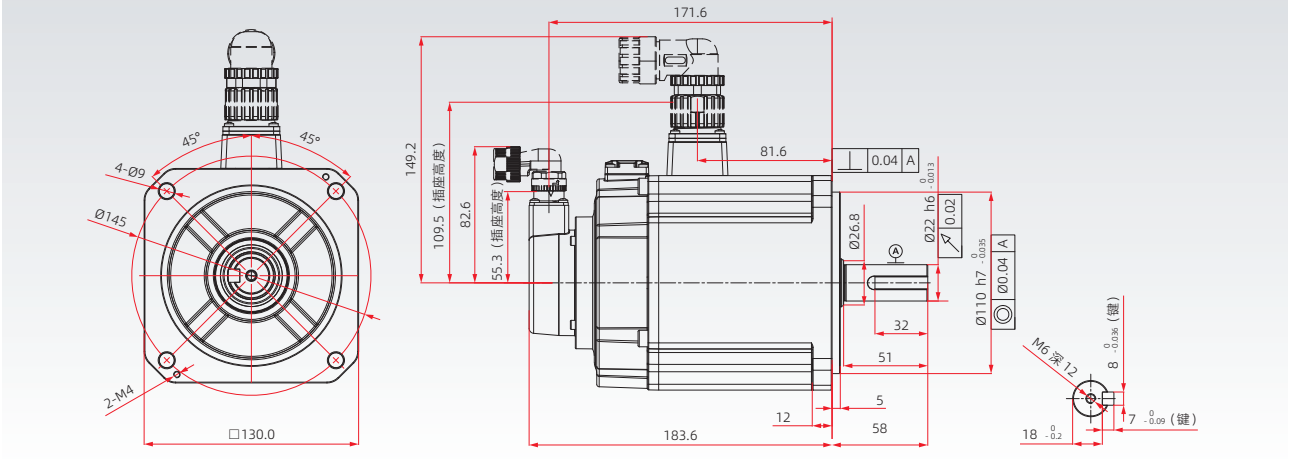
单位：mm

■ 1300W（130 机座 / 380V 机型）

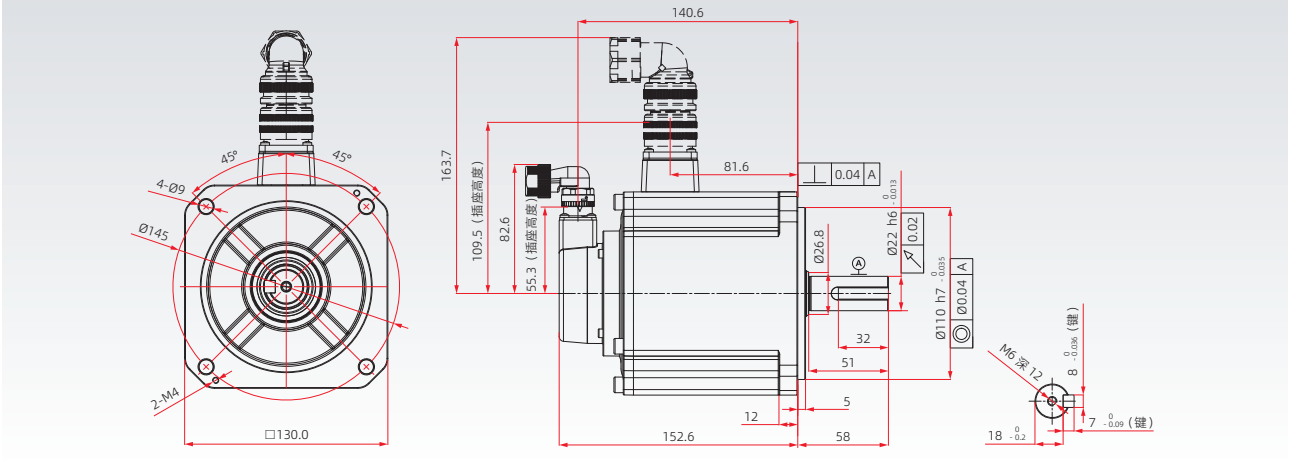
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C13/T46E1C13（抱闸）	T26S1C13/T46S1C13（非抱闸）
额定功率（W）	1300	
额定电流（A）	4.97	
最大电流（A）	12.05	
额定转矩（N·m）	8.34	
最大转矩（N·m）	20.85	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	20.54	19.6
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C13/T46E1C13（抱闸）



T26S1C13/T46S1C13（非抱闸）



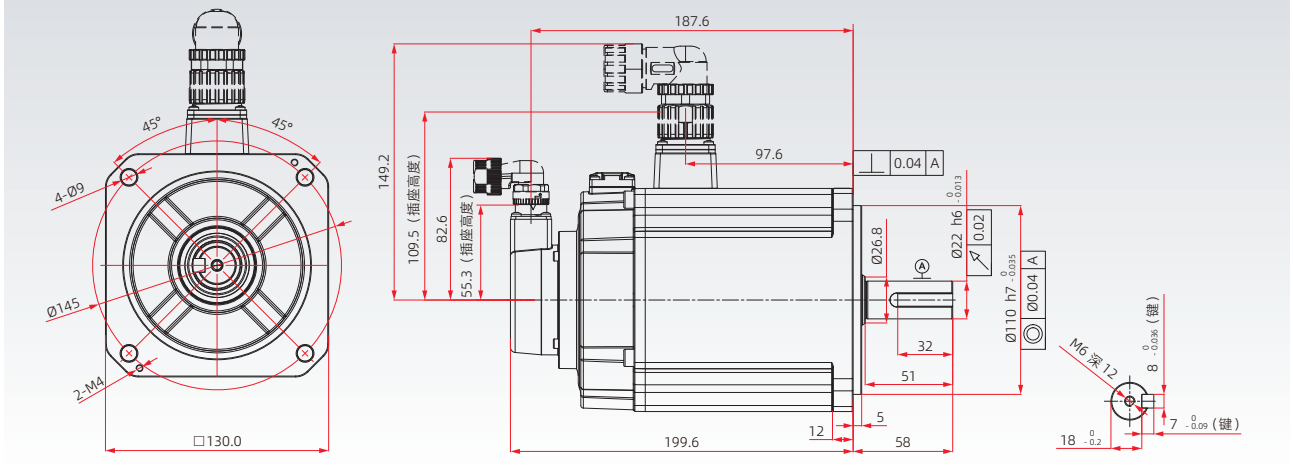
单位：mm

■ 1800W（130 机座）

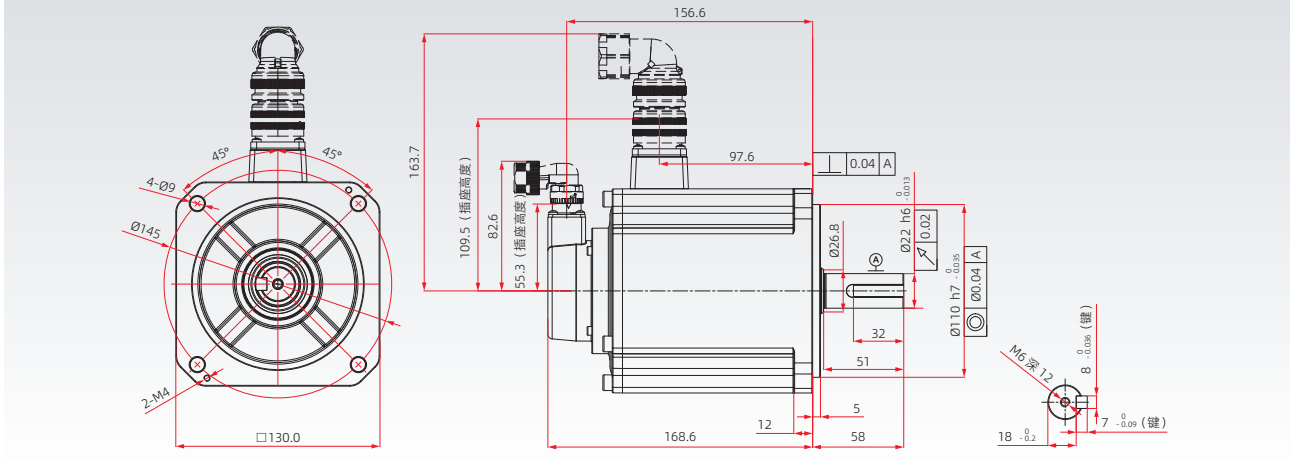
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C18/T46E1C18（抱闸）	T26S1C18/T46S1C18（非抱闸）
额定功率（W）	1800	
额定电流（A）	7.03	
最大电流（A）	17.01	
额定转矩（N·m）	11.5	
最大转矩（N·m）	28.75	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	25.72	24.78
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C18/T46E1C18（抱闸）



T26S1C18/T46S1C18（非抱闸）



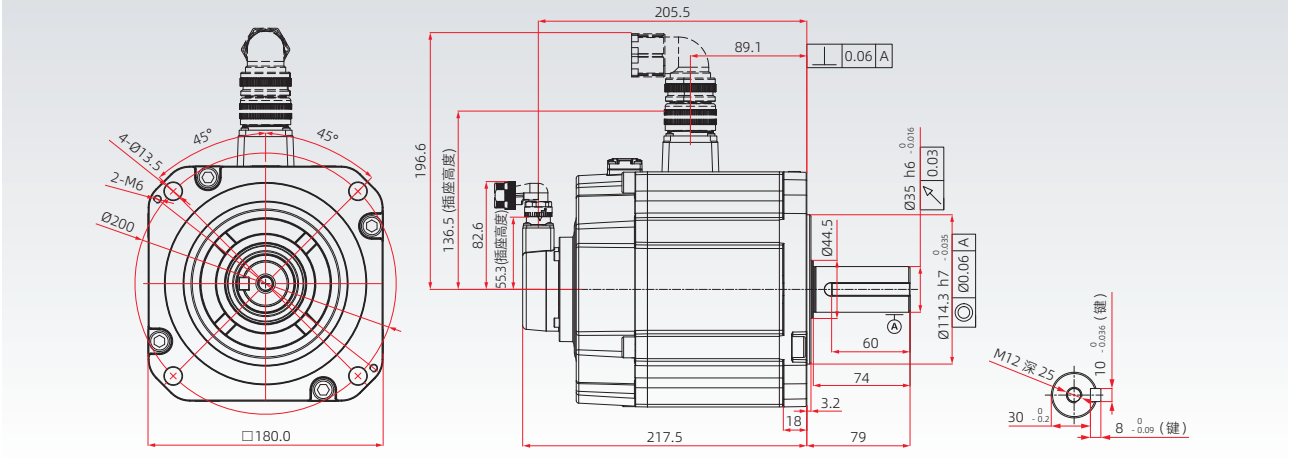
单位：mm

■ 2900W（180 机座）

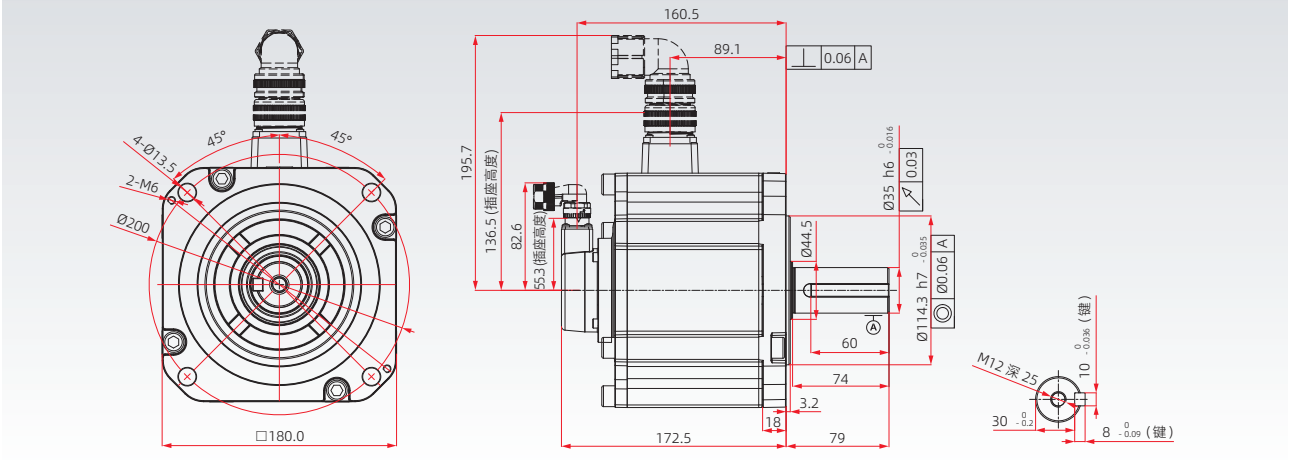
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C29/T46E1C29（抱闸）	T26S1C29/T46S1C29（非抱闸）
额定功率（W）	2900	
额定电流（A）	10.26	
最大电流（A）	25.81	
额定转矩（N·m）	18.6	
最大转矩（N·m）	46.5	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	51.94	46.19
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C29/T46E1C29（抱闸）



T26S1C29/T46S1C29（非抱闸）



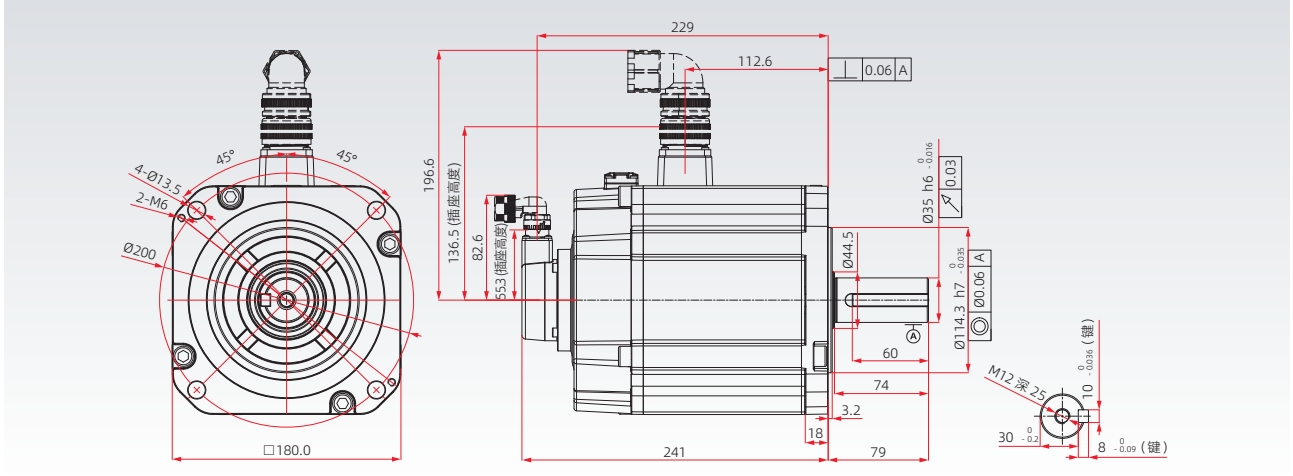
单位：mm

■ 4400W（180 机座）

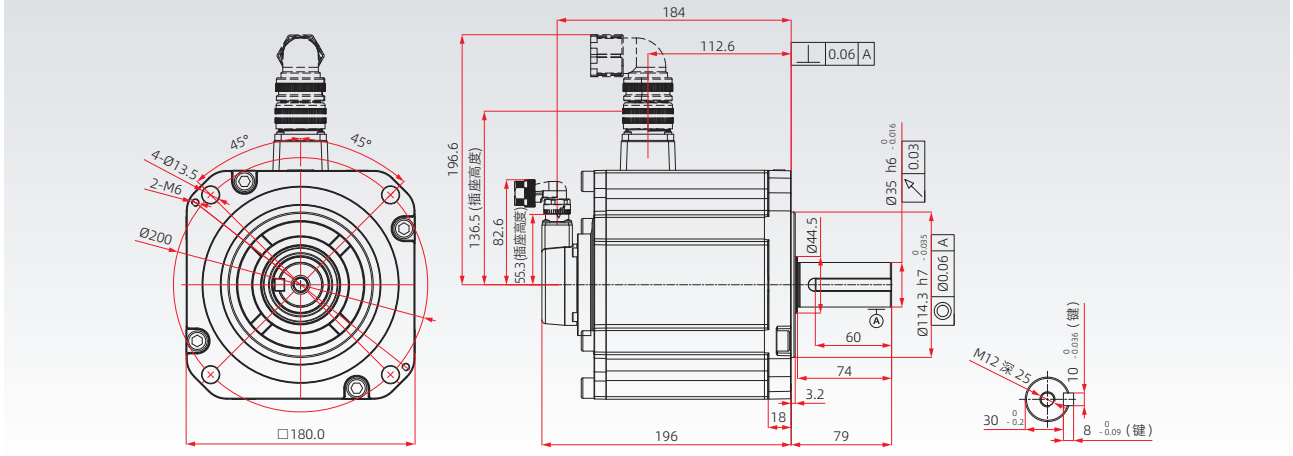
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C44/T46E1C44（抱闸）	T26S1C44/T46S1C44（非抱闸）
额定功率（W）	4400	
额定电流（A）	15.6	
最大电流（A）	37.8	
额定转矩（N·m）	28.4	
最大转矩（N·m）	71.1	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	72.97	67.22
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C44/T46E1C44（抱闸）



T26S1C44/T46S1C44（非抱闸）



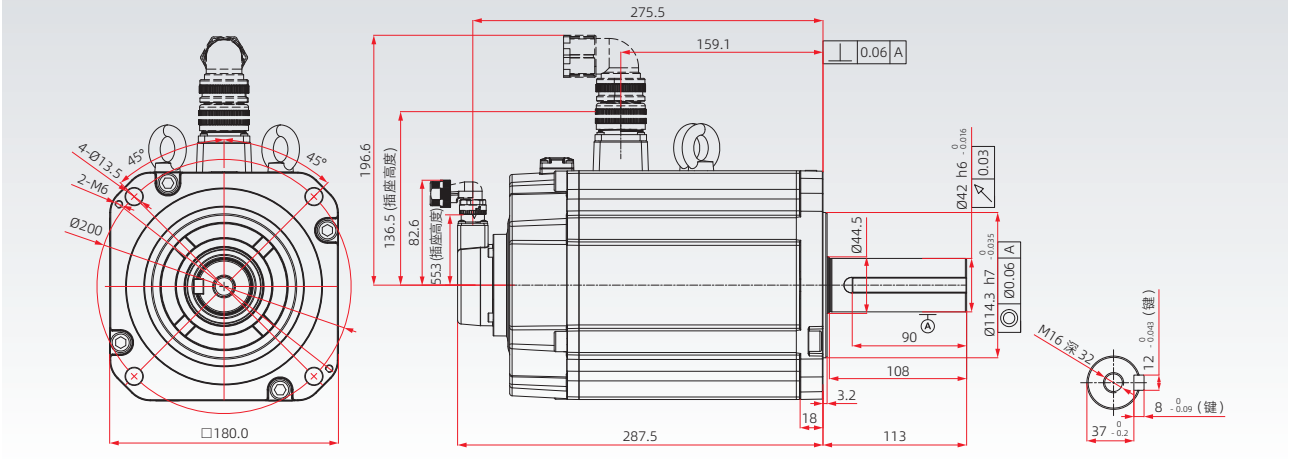
单位：mm

■ 5500W（180 机座）

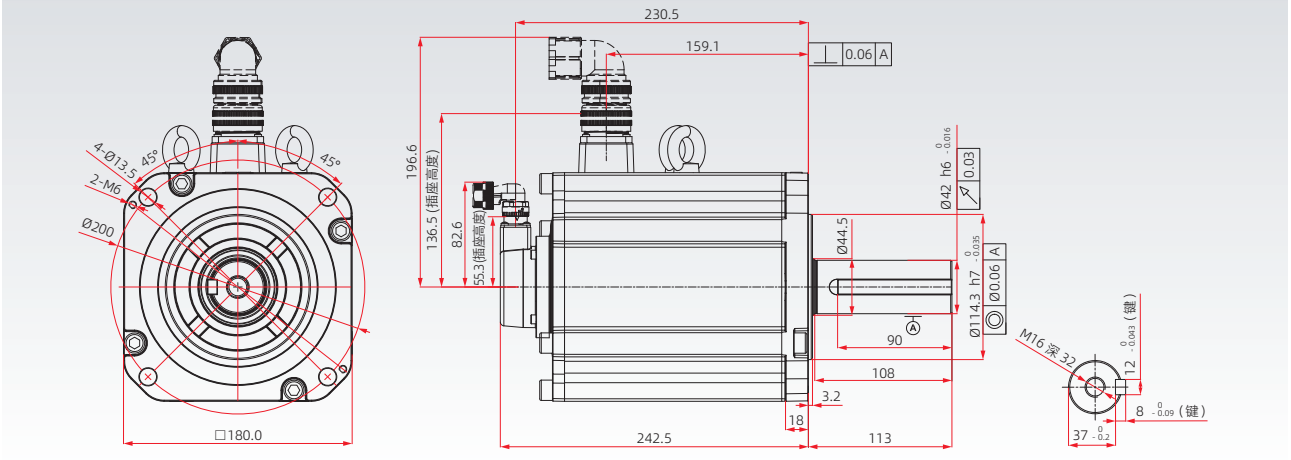
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C55/T46E1C55（抱闸）	T26S1C55/T46S1C55（非抱闸）
额定功率（W）	5500	
额定电流（A）	19.77	
最大电流（A）	45.08	
额定转矩（N·m）	35	
最大转矩（N·m）	87.6	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	116.28	110.53
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C55/T46E1C55（抱闸）



T26S1C55/T46S1C55（非抱闸）



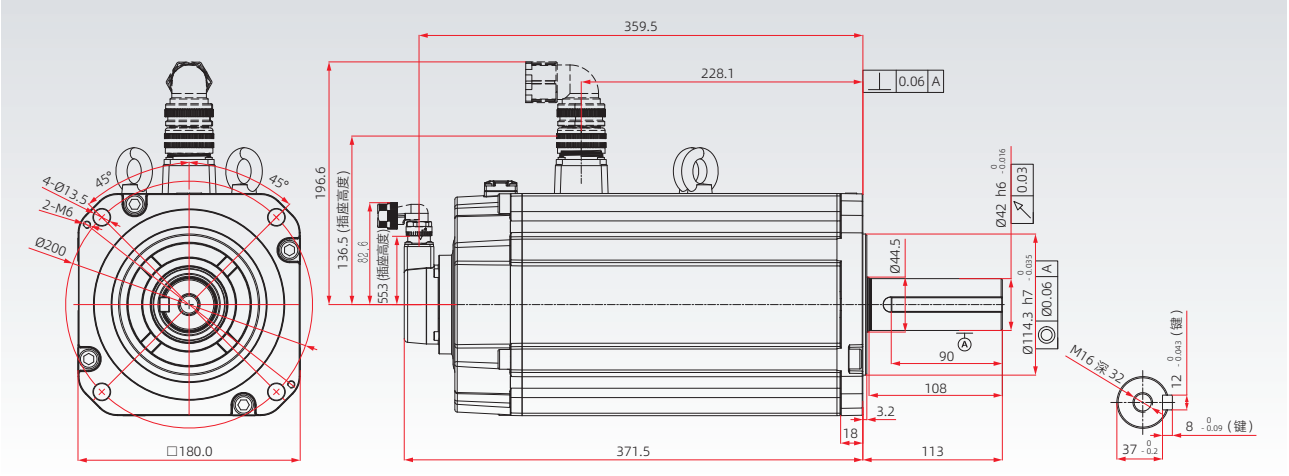
单位：mm

■ 7500W（180 机座）

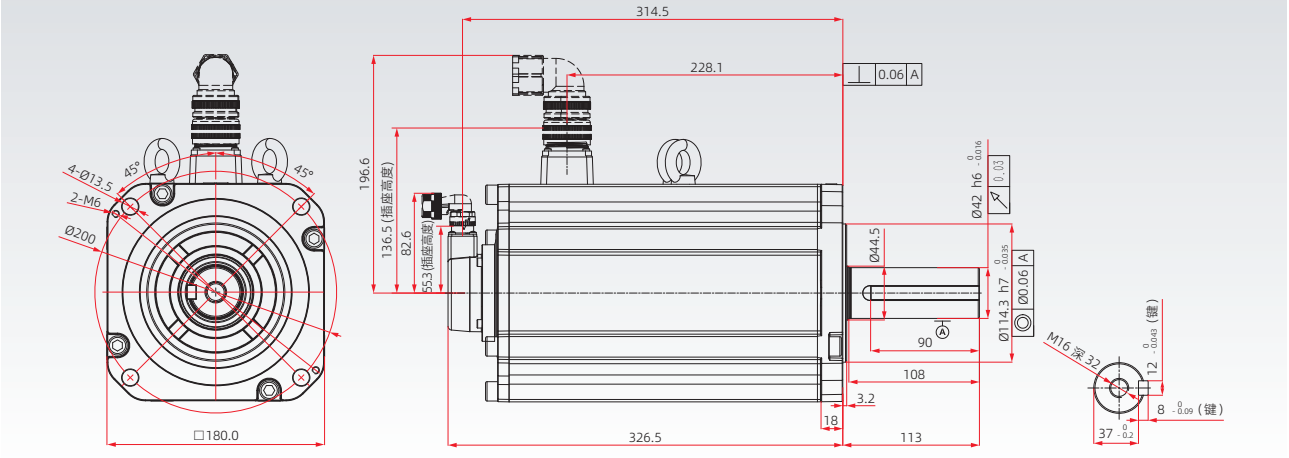
1500 rpm 机型

项目（MD-KXXXXXXXXXX）	T26E1C75/T46E1C75（抱闸）	T26S1C75/T46S1C75（非抱闸）
额定功率（W）	7500	
额定电流（A）	26.45	
最大电流（A）	60.23	
额定转矩（N·m）	48	
最大转矩（N·m）	119	
转子惯量（10^{-4}·kg·m²）	166.20	160.45
额定转速（rpm）	1500	
最大转速（rpm）	3000	
额定电压（V）	380	

T26E1C75/T46E1C75（抱闸）



T26S1C75/T46S1C75（非抱闸）

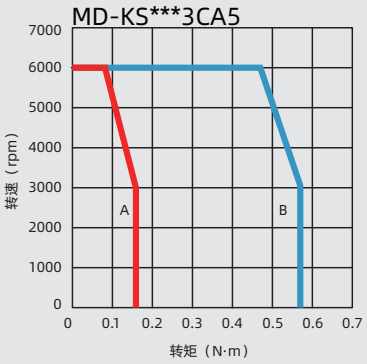


单位：mm

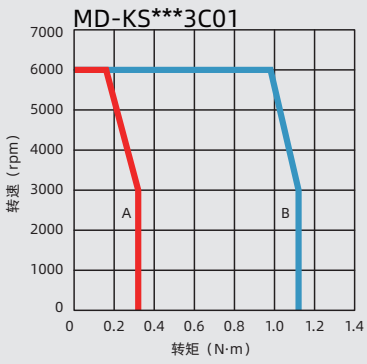
MD-K 电机转矩 - 转速特性

3000 rpm 机型

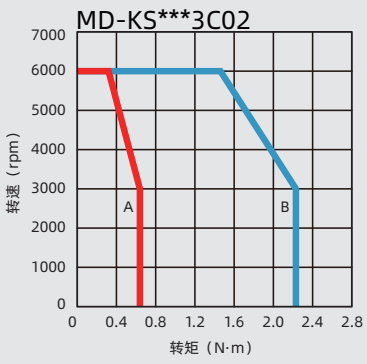
50W（40 机座）



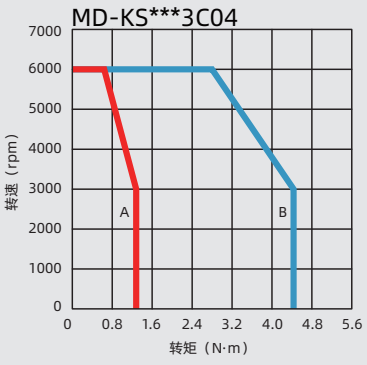
100W（40 机座）



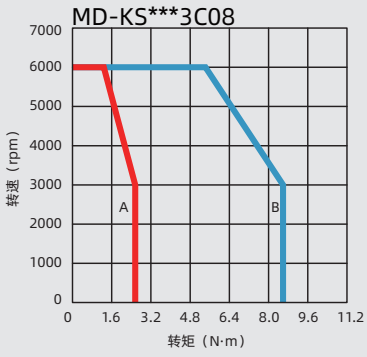
200W（60 机座）



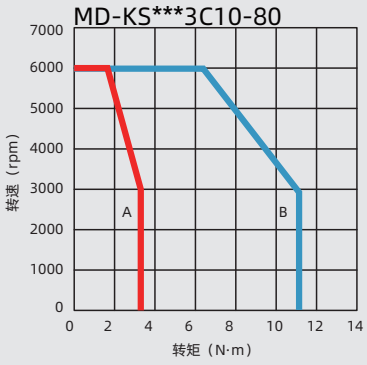
400W（60 机座）



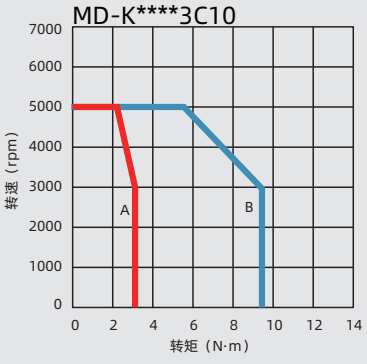
750W（80 机座）



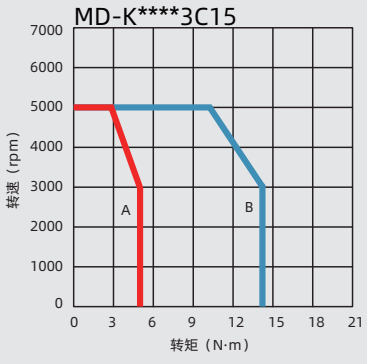
1000W（80 机座）



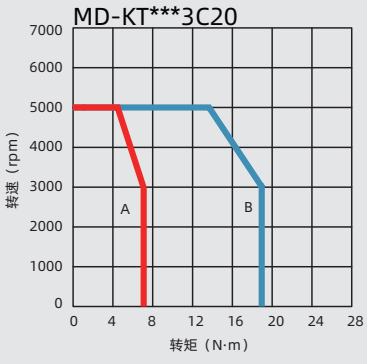
1000W（100 机座 / 220V & 380V）



1500W（100 机座 / 220V & 380V）



2000W（100 机座）

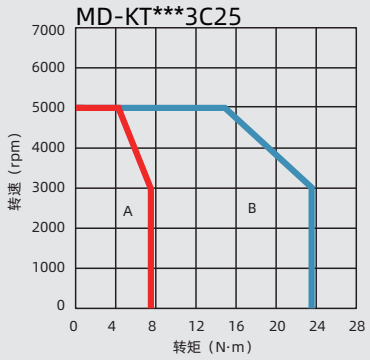


A —— 连续工作区域

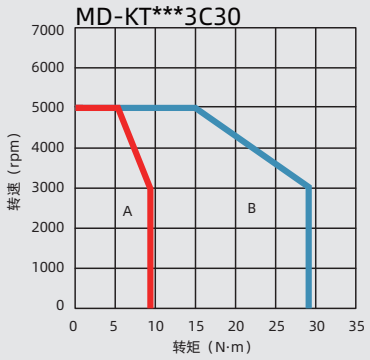
B —— 短时间工作区域

3000 rpm 机型

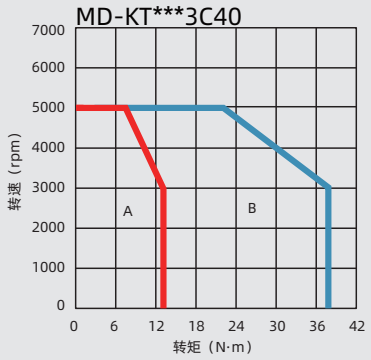
2500W（100 机座）



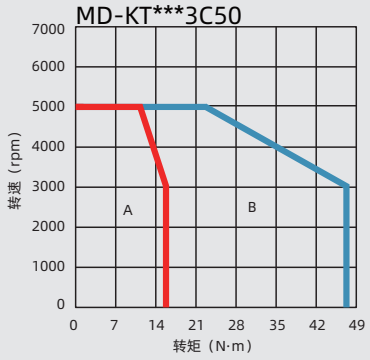
3000W（130 机座）



4000W（130 机座）



5000W（130 机座）

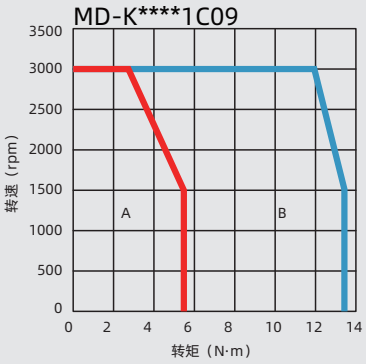


A 连续工作区域
B 短时间工作区域

1500 rpm 机型

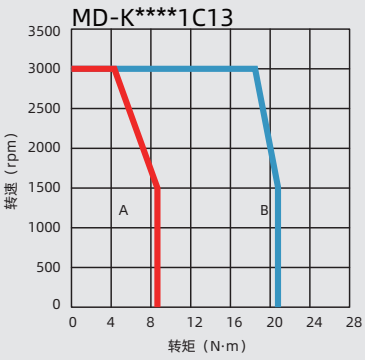
850W（130 机座 / 220V & 380V 机型）

MD-K****1C09



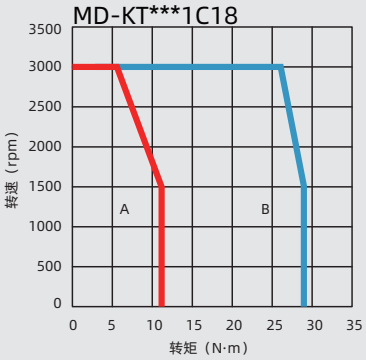
1300W（130 机座 / 220V & 380V 机型）

MD-K****1C13



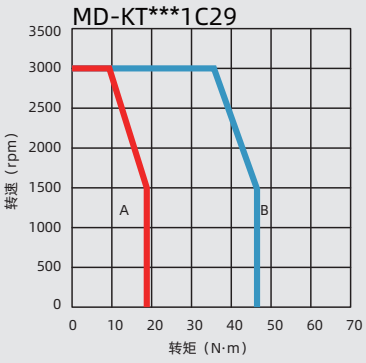
1800W（130 机座）

MD-KT***1C18



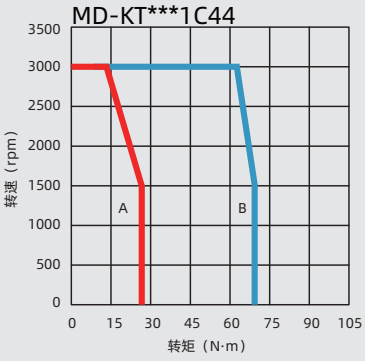
2900W（180 机座）

MD-KT***1C29



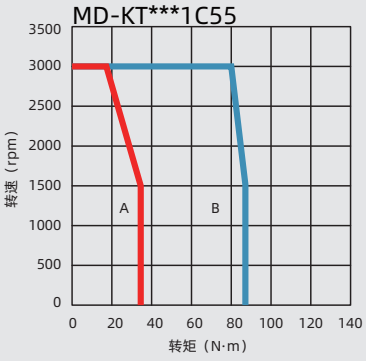
4400W（180 机座）

MD-KT***1C44



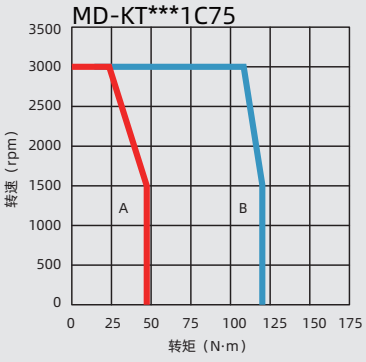
5500W（180 机座）

MD-KT***1C55



7500W（180 机座）

MD-KT***1C75



A 连续工作区域

B 短时间工作区域