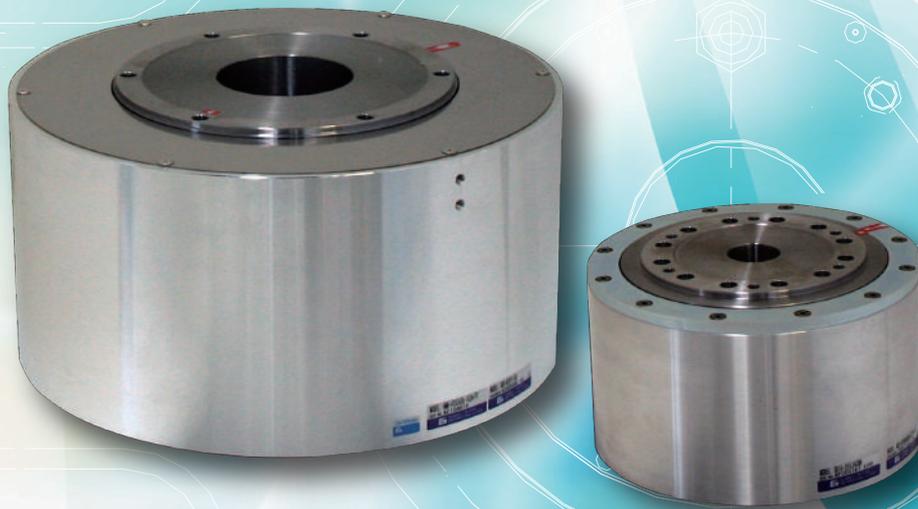


剛性と精度を追求

Pursing the rigidity and accuracy

NEW



Smart Direct Drive

τ DISC ^{tau} DD-s series

高剛性タイプ

ダイレクトドライブサーボモータ

High rigidity type Direct drive servo motor

高剛性タイプ ディレクトドライブサーボモータ
High rigidity type Direct drive servo motor

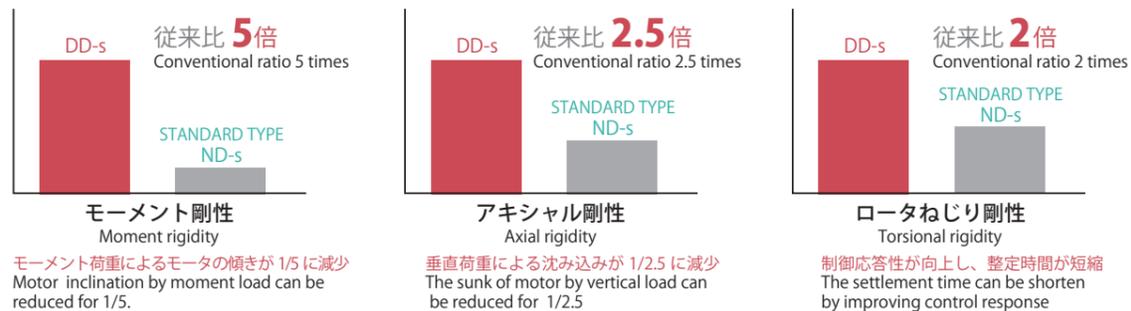
【τDISC DD-s series】



■ 特長 Characteristics

◎ モータ剛性・耐荷重性の追求 Pursuing the rigidity and load tolerance of motor.

イナーシャ比 2000 倍負荷でも安定動作を実現可能^{※1} Capable to achieve the steady movement even if the inertia rate is 2000 times.^{※1}



◎ モータ精度の追求 Pursuing the motor accuracy.

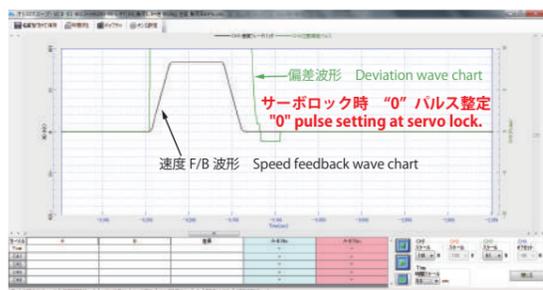
位置決め精度、回転振れ精度を向上。高精度動作が求められる装置に最適
Position accuracy and rotation accuracy. It is suitable for the application demanding high accuracy.

絶対位置決め精度 Absolute position accuracy	± 10arcsec (補正オプション仕様時 When using the compensation option)
繰返し位置決め精度 Repeatability	± 1arcsec (往復動作時 At reciprocating motion)
回転振れ精度 (アキシャル/ラジアル) Runout accuracy (Axial/Radial)	3μm・5μm (高精度仕様時 High precision type) ^{※2}
平行度 Parallelism	40μm ~ 60μm ^{※3}

◎ 停止時特性の追求 Pursuing for performance at stoppage.

サーボロック時 0 パルス整定も実現可能^{※1}

停止時の安定性が求められる装置に最適
possible to actualize "0" pulse settlement at servo lock.^{※1}
It is suitable for the application demanding the stability at stoppage.



DD250-95-LS + サーボドライバ VCII による動作及びサーボロック時波形
Wave chart of DD250-95-LS+ VCII servo driver when it is in motion and at servo lock

◎ 使いやすさの追求 Pursuing usability.

各種ネットワークに接続可能 Connectable to various networks.

SSCNETIII (H)・MECHATROLINK- III・CC-Link・EtherCAT (対応予定 Expected to respond)

1 回転アブソリュートエンコーダ (原点復帰レス) とインクリメンタルエンコーダの 2 タイプをラインアップ
2 types of encoder: One rotation type Absolute encoder (Zero return-less) and Incremental encoder.

◎ 耐環境性の向上 Improved environmental durability.

保護等級 Protection class IP44 (Standard type ND-s series : IP42)

※1 サーボドライバ VCII・VPH 組合せ時。取付状態・動作条件・機械剛性などによります。

When pairing with VCII or VPS servo driver. It is depend on the installation condition, operating condition, and mechanical rigidity.

※2 ラジアル/アキシャル振れ精度 3μm を超える精度をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。
Please contact our sales if radial/axial run out of 3μm or better is required.

※3 モータタイプにより異なります。オプションにて精度向上も可能です。 Depending on the motor type. Parallelism improvement can be done as option.

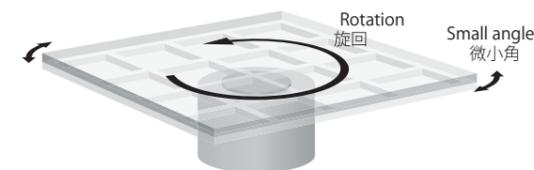
■ アプリケーション例 Application example

FPD 製造装置

- ・スクライバー
- ・貼り合わせ装置
- ・スクリーン印刷機
- ・検査装置 等

FPD processing machine

- ・Scriber
- ・Pasting machine
- ・Screen printing machine
- ・Inspecting and testing machine, etc.



半導体製造装置

- ・ウエハダイシング装置
- ・パッケージング装置
- ・ウエハ加工装置
- ・検査装置 等

Semi-conductor processing machine

- ・Wafer dicing machine
- ・Packaging machine
- ・Wafer processing machine
- ・Inspecting and testing machine, etc.

光学関連装置

- ・X線分析装置
- ・レーザー加工機
- ・表面検査装置 等

Optical related machine

- ・X-ray analyzing machine
- ・Laser processing machine
- ・Surface inspection machine, etc.

その他 精密加工装置・測定装置・分析装置 等

Others High accuracy processing & analyzing machine, etc.

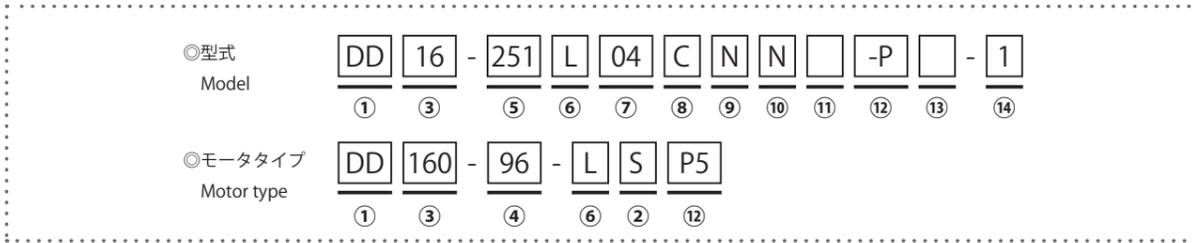
■ Line up

モータタイプ Motor type	定格回転数 Rated speed	外径 External	中空径 Middle hole	トルク出力範囲 Torque output range (N・m)														
				定格トルク Rated torque		最大トルク Maximum torque												
DD160-96-LS	4rps	160mm	25mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(10 / 23)
DD160-105-FS	4rps	160mm	60mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(10 / 23)
DD160-146-LS	4rps	160mm	25mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(27 / 62.5)
DD250-90-LS	2rps	265mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(42 / 100)
DD250-138-LS	2rps	265mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(80 / 190)
DD250-163-LS	2rps	265mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(120 / 300)
DD400-150-LS	2rps	420mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(260 / 650)
DD400-200-LS	2rps	420mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(500 / 1250)
DD400-250-LS	1.5rps	420mm	65mm	20	40	60	80	100	150	200	250	300	400	500	1000	1500	2000	(750 / 1750)

■ トルク特性図 Torque Characters



型式 Model



① 製品分類 (1)	Product category(1)	DD…τ DISC DD-s series
② 製品分類 (2)	Product category(2)	S…τ DISC DD-s series
③ 外径	External	型式 Model : 16 (φ 160) 25 (φ 265) 40 (φ 420) モータタイプ Motor type : 160 (φ 160) 250 (φ 265) 400 (φ 420)
④ 高さ	Height	Ex) 96…96mm
⑤ 定格出力 ※1	Rated output	Ex) 251…25 1=25 × 10 ¹ =250W └┬ 10の累乗の指数部 Power value of accumulation of 10 └┬ 有効数字 Significant figure
⑥ モータフランジ	Motor flange	F…フランジ付 F…Flange L…フランジレス L…Flange-less
⑦ 定格回転数	Rated speed	定格回転数 (rps 単位、小数点以下切り捨て) Ex) 04…4rps Rated speed (Unit: rps /round-down after the decimal point)
⑧ エンコーダタイプ	Encoder type	C…アブソリュートエンコーダ (1 回転絶対値) C…Absolute encoder (one revolution absolute value) A…インクリメンタルエンコーダ A…Incremental encoder
⑨ 冷却方式	Cooling method	N…自然空冷 N…Natural cooling
⑩ 海外規格 ※2	Overseas safety standard conformity	N…無し Without U…UL C…CE W…UL CE
⑪ 専用機記号	Symbol for special model	無し…標準仕様 Without…Standard spec S+ 連番数字…専用機仕様 S+consecutive figures…Special model specification
⑫ 高精度加工 (ラジアル/アキシャル 振れ精度) ※3	型式 Model	無し…標準仕様 Without…Standard spec -P…高精度 5μm 仕様 (オプション) -P…High accuracy of 5μm(option) -P3…高精度 3μm 仕様 (オプション) -P3…High accuracy of 3μm(option)
	モータタイプ Motor type	無し…標準仕様 Without…Standard spec P5…高精度 5μm 仕様 (オプション) P5…High accuracy of 5μm(option) P3…高精度 3μm 仕様 (オプション) P3…High accuracy of 3μm(option)
⑬ 平行度加工 ※4	Parallelization processing	無し…標準仕様 Without…Standard spec H…平行度加工仕様 (オプション) H…Adding the parallelization processing as option
⑭ 絶対位置補正オプション Absolute position compensation option	無し…絶対位置補正オプション無し Without…Without absolute position compensation option	
	0…お客様にて補正データを VPH ドライバに組込み 0…The user to input VPH servo driver the compensation data	
	1…お客様にて日本語版補正データを VC II ドライバに組込み 1…The user to input VC II servo driver Japanese version of compensation data	
	2…お客様にて英語版補正データを VC II ドライバに組込み 2…The user to input VC II servo driver English version of compensation data	
	3…お客様にて日本語版補正データを VPS ドライバに組込み 3…The user to input VPS servo driver Japanese version of compensation data	
	4…お客様にて英語版補正データを VPS ドライバに組込み 4…The user to input VPH servo driver English version of compensation data	
	5…日機電装にて補正データを VPH ドライバに組込み 5…The compensation data is installed to VPH servo driver by Nikki Denso	
	6…日機電装にて日本語版補正データを VC II ドライバに組込み 6…Japanese version compensation data is installed to VC II servo driver by Nikki Denso	
	7…日機電装にて英語版補正データを VC II ドライバに組込み 7…English version compensation data is installed to VC II servo driver by Nikki Denso	
	8…日機電装にて日本語版補正データを VPS ドライバに組込み 8…Japanese version compensation data is installed to VPS servo driver by Nikki Denso	
9…日機電装にて英語版補正データを VPS ドライバに組込み 9…English version compensation data is installed to VPS servo driver by Nikki Denso		

共通仕様 Common specifications

使用周囲温度	Operating ambient temperature	0 ~ 40℃
使用周囲湿度	Operating ambient humidity	85% 以下 結露なきこと 85% or below no condensation
設置場所	Installation location	腐食性ガス、研削油、金属粉、油等の有害な雰囲気の中への設置はしないでください。 Do not install the motor in any harmful atmosphere such as corrosive gas, cutting oil, metal dust, or oil.
取付方向	Installation attitude	回転部水平上下向き Horizontal/Rotation surface: upward and downward ※1
冷却方式	Cooling method	自然空冷 Natural cooling
絶縁階級	Insulating classes	F 種 Class F
絶縁耐圧	Withstand voltage	AC1500V、1 分間 1500V AC (for 1 min.)
保護等級	Degree of protection	IP44
標高	Altitude	1000m 以下 1000m or lower
耐振動	Resistance to vibration	1G (3 方向 各 2H) 1G (3 directions for 2 each)
耐衝撃	Shock resistant	30G (3 方向 各 3 回) 30G (3 directions for 3 each)

※1 水平方向以外は、ご相談ください。 Installation attitude is the other than.

個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type ※1	DD160-96-LS(P5/P3)		DD160-105-FS(P5/P3)	DD160-146-LS(P5/P3)	
エンコーダタイプ	Encoder type	1 回転アブソリュート One revolution absolute	インクリメンタル Incremental	1 回転アブソリュート One revolution absolute	1 回転アブソリュート One revolution absolute	インクリメンタル Incremental
型式	Model ※1	DD16-251L04CANN(-P/P3)	251L04ANN(-P/P3)	251F04CANN(-P/P3)	681L04CANN(-P/P3)	681L04ANN(-P/P3)
フランジタイプ	Flange type	Frang less		Frang	Frang less	
使用電源	Power supply	ACV	200	200	200	
外径	External	mm	160	160	160	
高さ	Height ※2	mm	96 (95.8)	105 (104.8)	146 (145.8)	
定格トルク	Rated torque	N・m	10	10	27	
最大トルク	Maximum torque	N・m	23	23	62.5	
定格回転数	Rated speed	rps	4	4	4	
定格出力	Rated output	W	251	251	678	
定格電流	Rated current	A	3.1	3.1	5	
検出パルス	Detecting pulse	ppr	2,097,152	3,200,000	6,815,744	2,097,152 3,200,000
検出分解能	Electrical resolution	arcsec	0.618	0.405	0.191	0.618 0.405
許容モーメント荷重 Allowable moment load ※3		N・m	280		280	280
許容アキシャル荷重 Allowable axial load ※3		kN	22.5		22.5	22.5
ラジアル振れ (無負荷) Radial run out (No load) ※4		μm	30(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)		30(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)	
アキシャル振れ (無負荷) Axial run out (No load) ※4		μm	30(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)		30(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)	
平行度 Parallelism ※5		μm	40	50	40	
絶対位置決め精度 Absolute position accuracy		arcsec	± 50 (Standard) / ± 10 (Option)			
繰返し位置決め精度 (往復動作時) Repeatability (During reciprocation)		arcsec	± 1			
ロータ慣性モーメント Rotor inertia		kg・m ²	0.0058	0.0058	0.0074	
予定質量 Planned mass		kg	8.2	7.3	13.5	
磁極検出方式 Magnetic pole detection method		絶対位置検出 Absolute position detection	磁極センサ検出又は自動磁極検出を選択 Select "Hall sensor" or "automatic".	絶対位置検出 Absolute position detection	絶対位置検出 Absolute position detection	磁極センサ検出又は自動磁極検出を選択 Select "Hall sensor" or "automatic".
標準組合せサーボドライバ容量 (ドライバシリーズ名) Matching servo driver and output capacity (Servo driver series)		kW	0.4 (VC II ・ VPH ・ VPS)	0.4 (VC II ・ VPH ・ VPS)	0.8 (VC II ・ VPH ・ VPS)	

※1 () 内は高精度仕様のモータタイプ及び型式となります。 The type of () is high precision specifications motor type and model (option).

※2 () 内は高精度仕様の値となります。 The value of () is high precision specifications (option).

※3 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。 Life of bearing and run out depend on a load.

※4 ラジアル/アキシャル振れ精度 3μm を超える精度をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。

Please contact our sales if radial/axial run out of 3μm or better is required.

※5 平行度の向上をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。 For the improvement of parallelism, please consult with our sales.

※ 製品改良のため、予告なしに外形寸法を変更する場合があります。設計の際は、担当営業までお問い合わせください。
Please note that the dimensions may be changed without prior notices for the improvement purposes. Please contact to our sales before start designing.

※1 下1桁を四捨五入した値となります。 Value of round off last digit.

※2 海外規格対応につきましては、担当営業までお問い合わせください。 Please contact our sales for the overseas safety standard status.

※3 ラジアル/アキシャル振れ精度 3μm を超える精度をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。

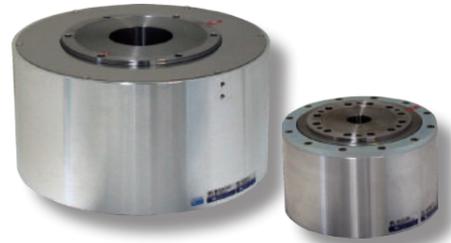
Please contact our sales if radial/axial run out of 3μm or better is required.

※4 高精度加工とセットとなります。 To be combined with high precision processing.

■個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type ※1		DD250-90-LS(P5/P3)		DD250-138-LS(P5/P3)		DD250-163-LS(P5/P3)	
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート One revolution absolute	インクリメンタル Incremental	1回転アブソリュート One revolution absolute	インクリメンタル Incremental	1回転アブソリュート One revolution absolute	インクリメンタル Incremental
型式	Model ※1	DD25-	521L02CNN(-P/-P3)	521L02ANN(-P/-P3)	102L02CNN(-P/-P3)	102L02ANN(-P/-P3)	152L02CNN(-P/-P3)	152L02ANN(-P/-P3)
フランジタイプ	Flange type		Frang less		Frang less		Frang less	
使用電源	Power supply	ACV	200		200		200	
外径	External	mm	265		265		265	
高さ	Height ※2	mm	90 (89.8)		138(137.8)		163(162.8)	
定格トルク	Rated torque	N・m	42		80		120	
最大トルク	Maximum torque	N・m	100		190		300	
定格回転数	Rated speed	rps	2		2		2	
定格出力	Rated output	W	528		1,005		1,507	
定格電流	Rated current	A	6.3		10		10	
検出パルス	Detecting pulse	ppr	6,815,744	6,300,000	6,815,744	6,300,000	6,815,744	6,300,000
検出分解能	Electrical resolution	arcsec	0.191	0.206	0.191	0.206	0.191	0.206
許容モーメント荷重 Allowable moment load ※3		N・m	315		450		450	
許容アキシャル荷重 Allowable axial load ※3		kN	22.5		30		30	
ラジアル振れ(無負荷) Radial run out (No load) ※4		μm	40(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)					
アキシャル振れ(無負荷) Axial run out (No load) ※4		μm	40(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)					
平行度 Parallelism ※5		μm	60					
絶対位置決め精度 Absolute position accuracy		arcsec	± 50 (Standard) / ± 10 (Option)					
繰返し位置決め精度(往復動作時) Repeatability (During reciprocation)		arcsec	± 1					
ロータ慣性モーメント Rotor inertia		kg・m ²	0.04		0.08		0.105	
質量 Mass		kg	20		34		42	
磁極検出方式 Magnetic pole detection method			絶対位置検出 Absolute position detection	磁極センサ検出又は 自動磁極検出を選択 Select "Hall sensor" or "automatic".	絶対位置検出 Absolute position detection	磁極センサ検出又は 自動磁極検出を選択 Select "Hall sensor" or "automatic".	絶対位置検出 Absolute position detection	磁極センサ検出又は 自動磁極検出を選択 Select "Hall sensor" or "automatic".
標準組合せサーボドライバ容量(ドライバシリーズ名) Matching servo driver and output capacity (Servo driver series)		kW	0.8 (VC II・VPH・VPS)		1.5 (VC II・VPH ※6) / 1.6 (VPS)		1.5 (VC II・VPH ※6) / 1.6 (VPS)	

- ※1 ()内は高精度仕様のモータタイプ及び型式となります。 The type of () is high precision specifications motor type and model (option).
 ※2 ()内は高精度仕様の値となります。 The value of () is high precision specifications (option).
 ※3 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。 Life of bearing and run out depend on a load.
 ※4 ラジアル/アキシャル振れ精度 3μm を超える精度をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。
 Please contact our sales if radial/axial run out of 3μm or better is required.
 ※5 平行度の向上をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。 For the improvement of parallelism, please consult with our sales.
 ※6 VPH シリーズ 1.5kW は今後対応予定となります。 1.5kW of VPH series will become correspondence forthcoming.



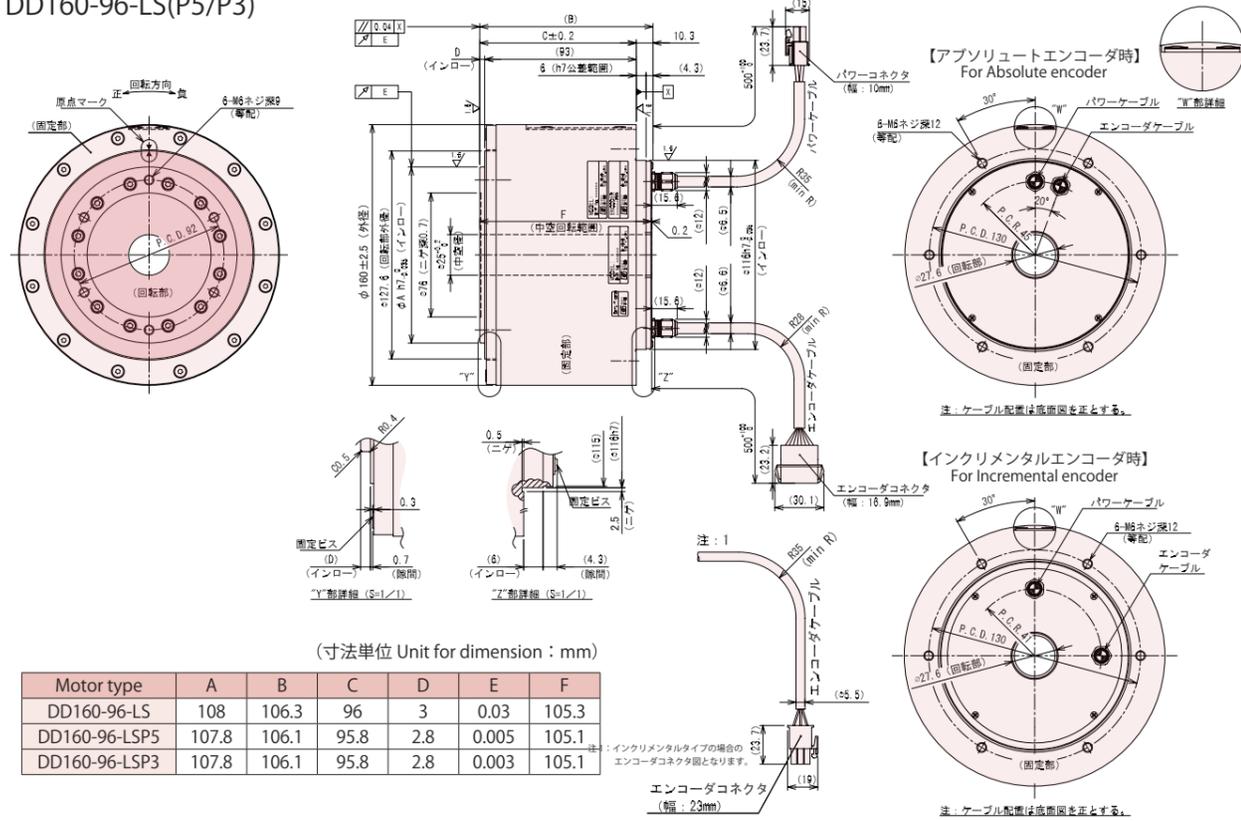
■個別仕様 Specifications

モータタイプ	Motor type ※1		DD400-150-LS(P5/P3)	DD400-200-LS(P5/P3)	DD400-250-LS(P5/P3)
エンコーダタイプ	Encoder type		1回転アブソリュート One revolution absolute	1回転アブソリュート One revolution absolute	1回転アブソリュート One revolution absolute
型式	Model ※1	DD40-	322L02CNN(-P/-P3)	622L02CNN(-P/-P3)	702L01CNN(-P/-P3)
フランジタイプ	Flange type		Frang less		
使用電源	Power supply	ACV	200		
外径	External	mm	420		
高さ	Height ※2	mm	150 (148.8)		
定格トルク	Rated torque	N・m	260		
最大トルク	Maximum torque	N・m	650		
定格回転数	Rated speed	rps	2		
定格出力	Rated output	W	3,267		
定格電流	Rated current	A	24		
検出パルス	Detecting pulse	ppr	6,815,744		
検出分解能	Electrical resolution	arcsec	0.191		
許容モーメント荷重 Allowable moment load ※3		N・m	2,000		
許容アキシャル荷重 Allowable axial load ※3		kN	44		
ラジアル振れ(無負荷) Radial run out (No load) ※4		μm	40(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)		
アキシャル振れ(無負荷) Axial run out (No load) ※4		μm	40(Standard) / 5 (高精度仕様 High precision type) / 3 (高精度仕様 High precision type)		
平行度 Parallelism ※5		μm	60		
絶対位置決め精度 Absolute position accuracy		arcsec	± 50 (Standard) / ± 10 (Option)		
繰返し位置決め精度(往復動作時) Repeatability (During reciprocation)		arcsec	± 1		
ロータ慣性モーメント Rotor inertia		kg・m ²	0.43		
質量 Planned mass		kg	68		
磁極検出方式 Magnetic pole detection method			絶対位置検出 Absolute position detection	絶対位置検出 Absolute position detection	絶対位置検出 Absolute position detection
標準組合せサーボドライバ容量(ドライバシリーズ名) Matching servo driver and output capacity (Servo driver series)		kW	4 (VC II)		

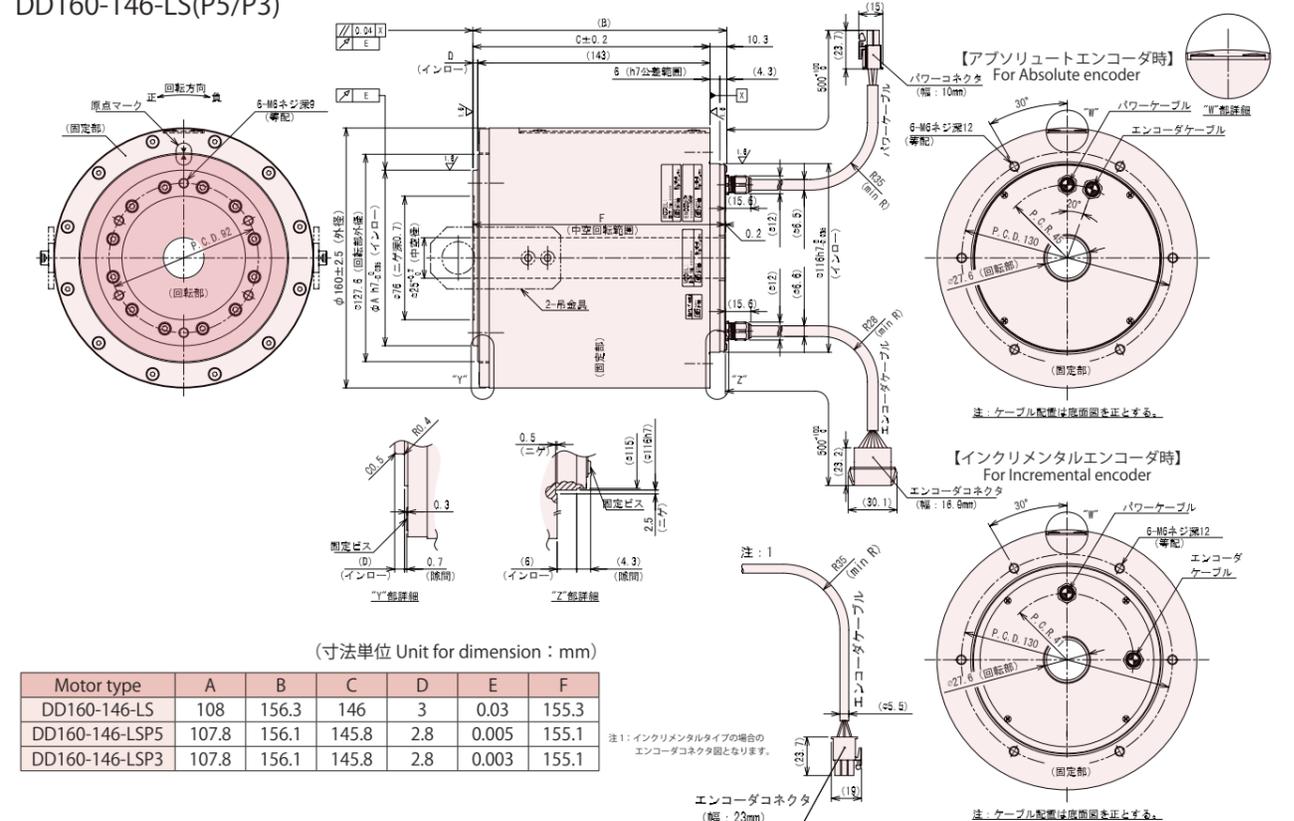
- ※1 ()内は高精度仕様のモータタイプ及び型式となります。 The type of () is high precision specifications motor type and model (option).
 ※2 ()内は高精度仕様の値となります。 The value of () is high precision specifications (option).
 ※3 荷重によりベアリング寿命、振れ精度は異なります。 Life of bearing and run out depend on a load.
 ※4 ラジアル/アキシャル振れ精度 3μm を超える精度をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。
 Please contact our sales if radial/axial run out of 3μm or better is required.
 ※5 平行度の向上をご希望の場合は、担当営業までお問い合わせください。 For the improvement of parallelism, please consult with our sales.
 ※6 組合せドライバが 7.5kW 時の最大トルクは 1000N・m となります。 Maximum torque is 1000N・m when it is paired with 7.5kW servo driver.
 ※7 定格回転数 1rps/2rps 仕様の対応も可能です。詳細は下表をご参照ください。
 It is possible to meet the rated speed of 1rps/2rps. Please refer to table in the below.

モータタイプ	Motor type ※1		DD400-250-LS(P5/P3)	
定格回転数	Rated speed	rps	1	2
型式	Model ※1	DD40-	472L01CNN(-P/-P3)	942L02CNN(-P/-P3)
定格トルク	Rated torque	N・m	750	
最大トルク	Maximum torque	N・m	1,700	
定格出力	Rated output	W	4,700	
定格電流	Rated current	A	33	
標準組合せサーボドライバ容量(ドライバシリーズ名) Matching servo driver and output capacity (Servo driver series)		kW	7.5 (VC II)	

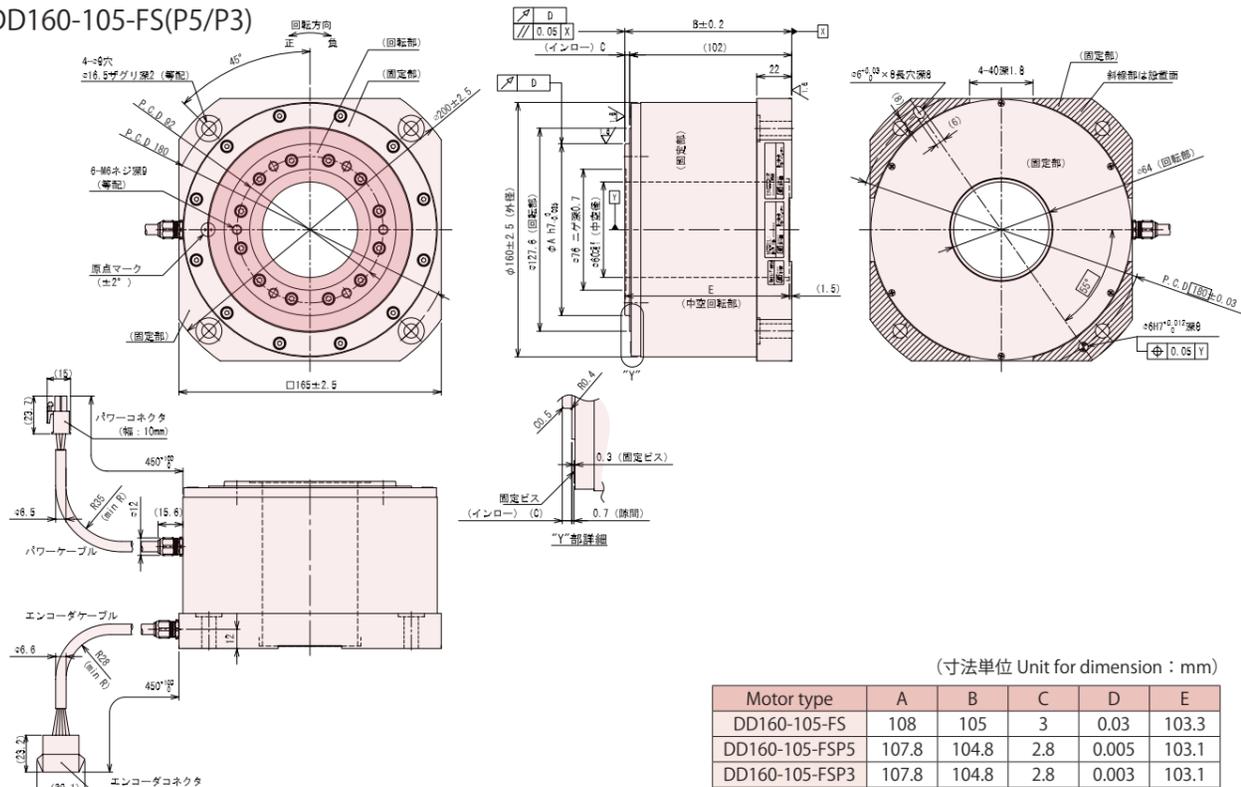
■外形図 Dimensions
DD160-96-LS(P5/P3)



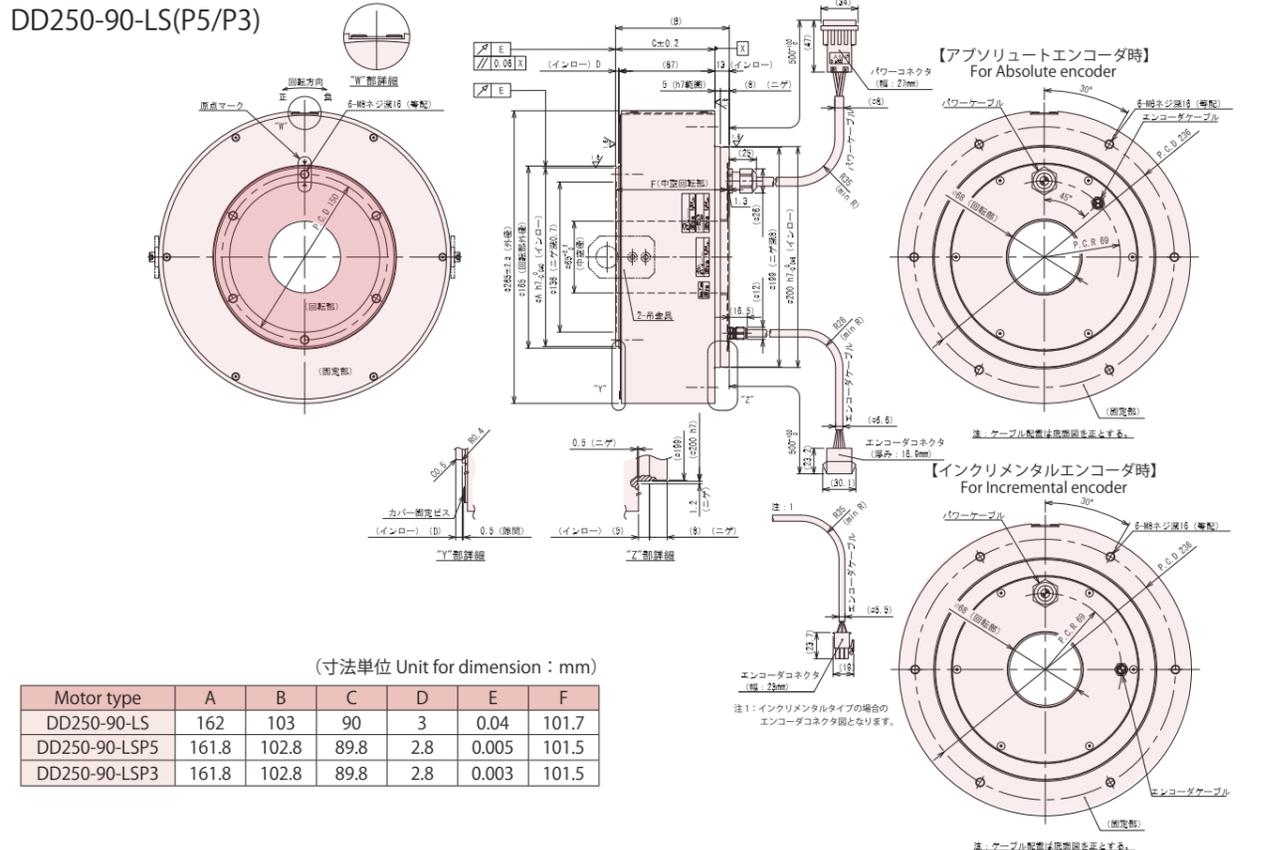
■外形図 Dimensions
DD160-146-LS(P5/P3)



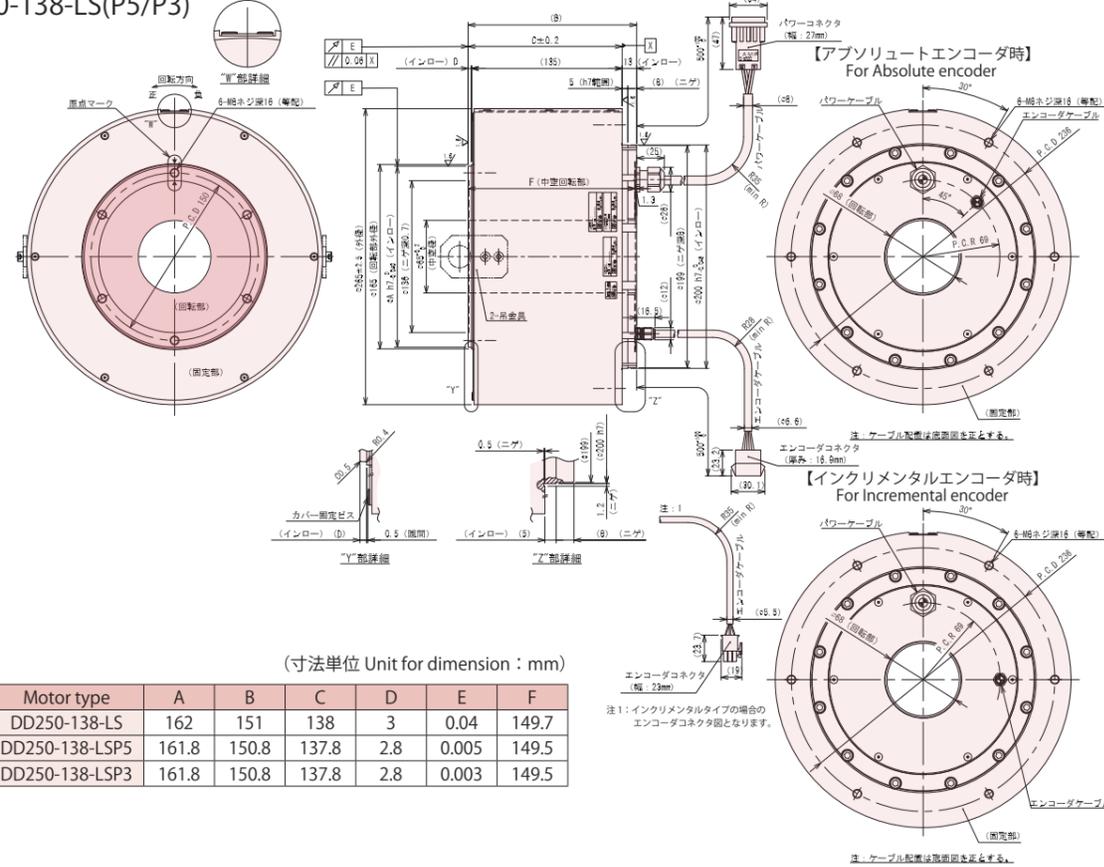
DD160-105-FS(P5/P3)



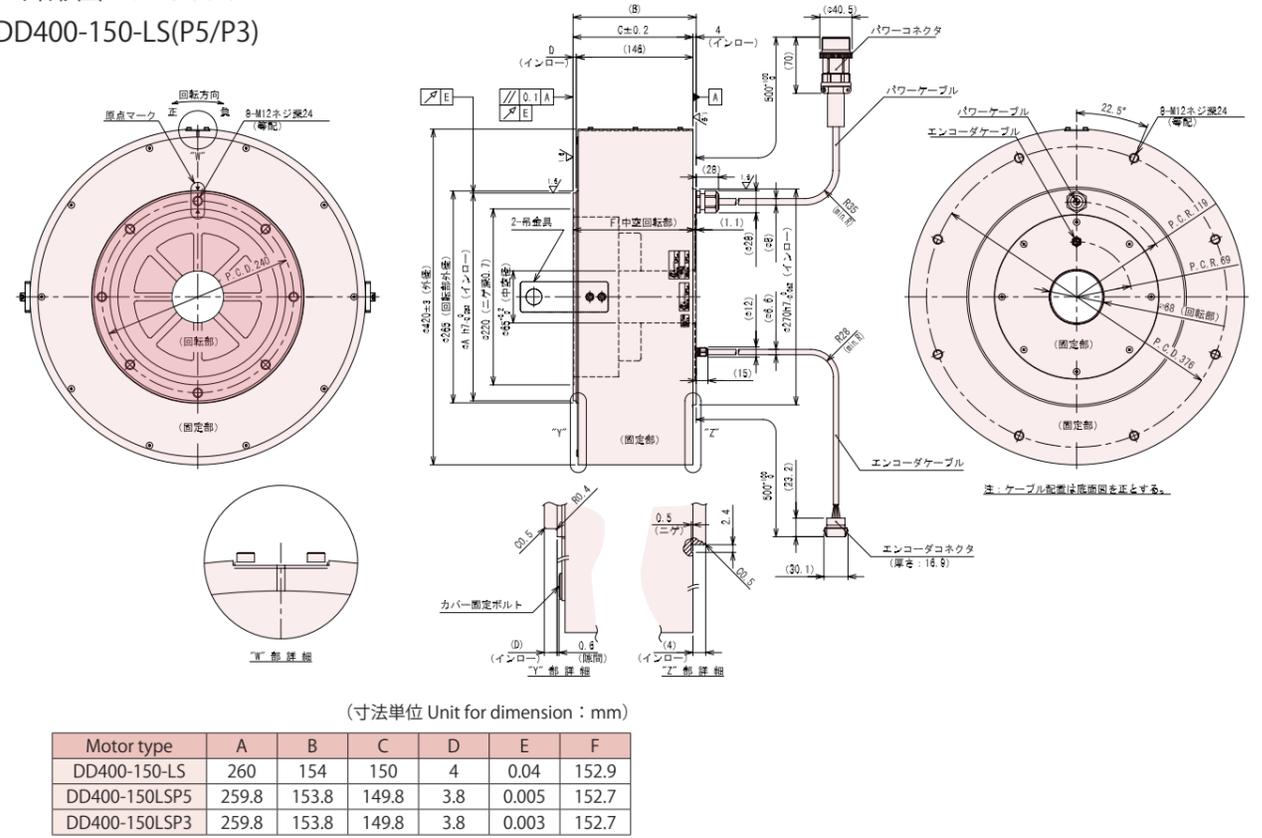
DD250-90-LS(P5/P3)



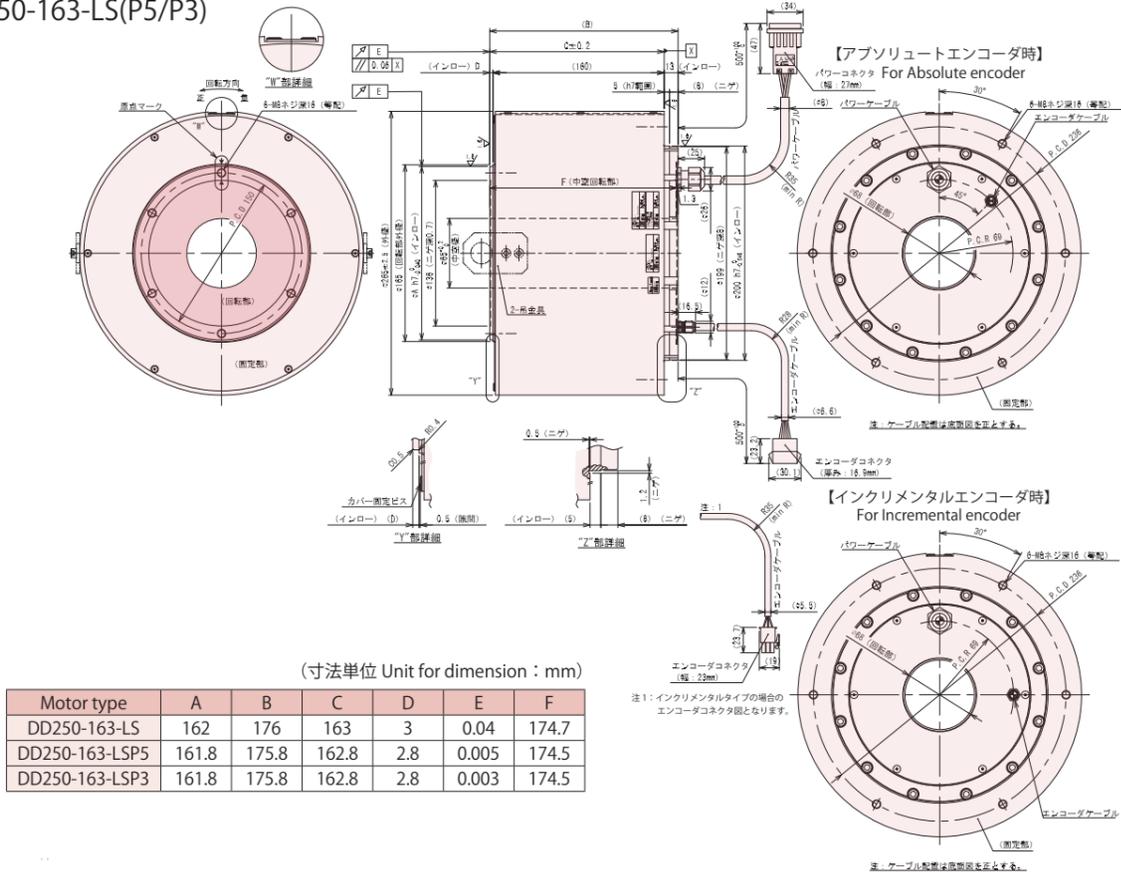
■外形図 Dimensions
DD250-138-LS(P5/P3)



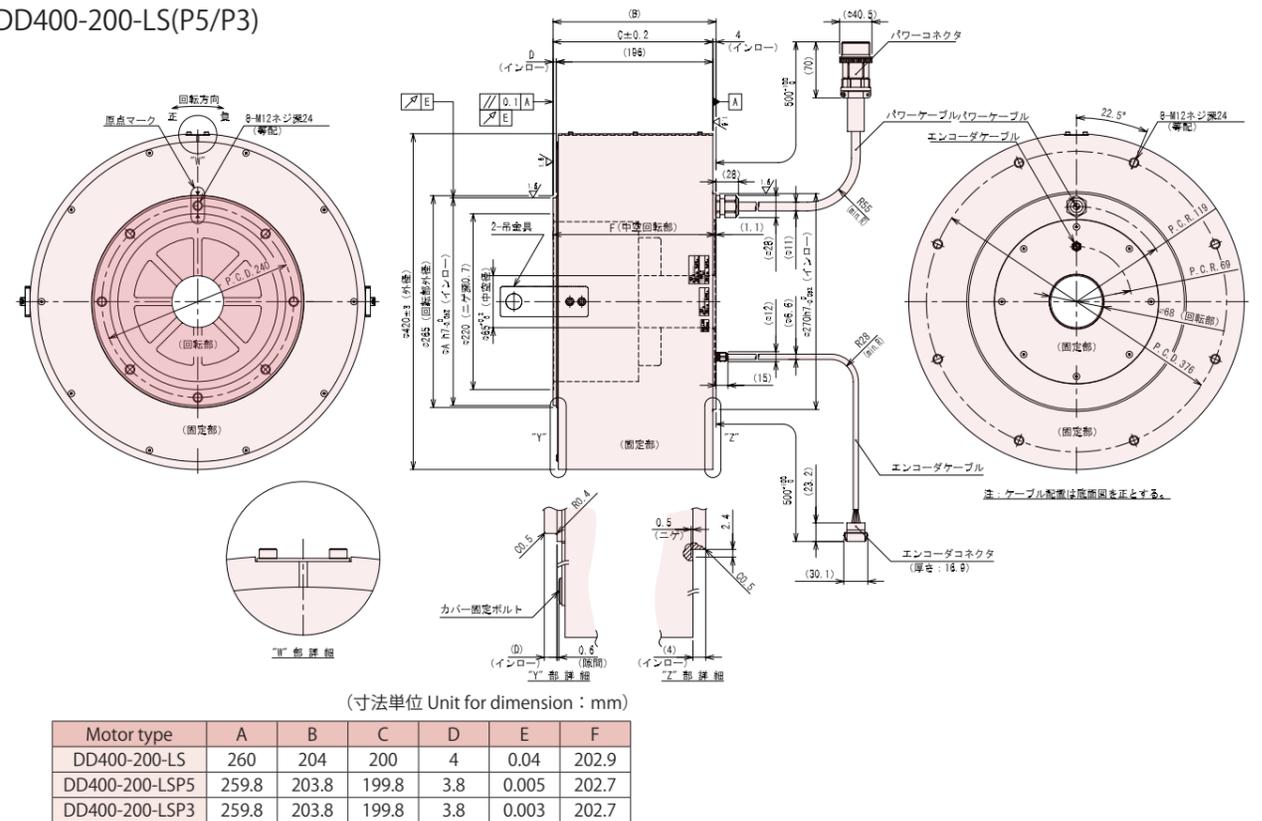
■外形図 Dimensions
DD400-150-LS(P5/P3)



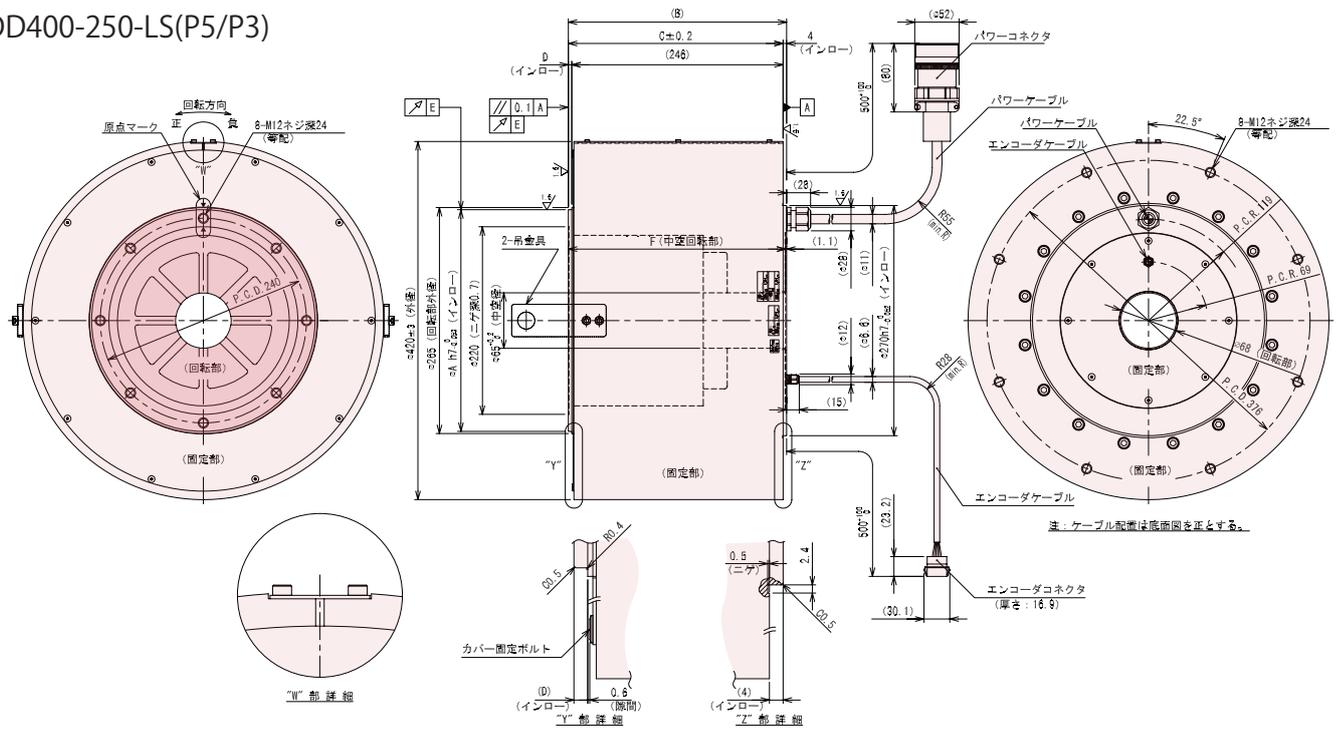
DD250-163-LS(P5/P3)



DD400-200-LS(P5/P3)



■外形図 Dimensions
DD400-250-LS(P5/P3)



(寸法単位 Unit for dimension : mm)

Motor type	A	B	C	D	E	F
DD400-250-LS	260	254	250	4	0.04	252.9
DD400-250-LSP5	259.8	253.8	249.8	3.8	0.005	252.7
DD400-250-LSP3	259.8	253.8	249.8	3.8	0.003	252.7

※本図は定格回転数 1.5rps 仕様の外形図です。
1rps/2rps 仕様の場合、外形の一部が異なります。
詳細は担当営業までお問い合わせください。

NIKKI DENSO 日機電装株式会社

本社 〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24 TEL.044(855)4311<代表> FAX.044(856)4831
ホームページアドレス <http://www.nikkidenso.co.jp>

営業所ご案内

無断転載を禁ずる

- ◎東日本営業所 〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24 TEL.044(853)2832<代表> FAX.044(856)4515
- ◎佐倉営業所 〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2 TEL.043(498)3411<代表> FAX.043(498)3630
- ◎中部日本営業所 〒481-0035 愛知県北名古屋市宇福寺神明32 TEL.0568(24)1131<代表> FAX.0568(24)1141
- ◎西日本営業所 〒564-0044 大阪府吹田市南金田1-14-30江坂山崎ビル6F TEL.06(6337)2061<代表> FAX.06(6337)2064
- ◎海外営業所 〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2 TEL.043(498)2315<代表> FAX.043(498)4654

サービス拠点ご案内

- ◎CE(サービス)センター 〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2 TEL.043(498)2411<代表> FAX.043(498)4484
- ◎東日本サービス 〒216-0003 神奈川県川崎市宮前区有馬2-8-24 TEL.044(853)1650<代表> FAX.044(854)7728
- ◎中部日本サービス 〒481-0035 愛知県北名古屋市宇福寺神明32 TEL.0568(24)1131<代表> FAX.0568(24)1141
- ◎西日本サービス 〒564-0044 大阪府吹田市南金田1-14-30江坂山崎ビル6F TEL.06(6337)2061<代表> FAX.06(6337)2064

事業所ご案内

- ◎佐倉事業所 〒285-0802 千葉県佐倉市大作1-4-2 TEL.043(498)2311<代表> FAX.043(498)2224

海外グループ会社ご案内

- ◎NIKKI DENSO INTERNATIONAL KOREA CO., LTD.
D311, CENTROAD, 30-3, SONGDO-DONG, YEONSU-GU, INCHEON 406-840, KOREA
TEL.+82-32-831-2133,2155 FAX.+82-32-831-2166

本製品の最終使用者が軍事関係であったり、用途が兵器などの製造用である場合には、「外国為替及び外国貿易法」の定める輸出規制の対象となることがありますので、輸出される際には十分な審査及び必要な輸出手続きをお取りください。

このカタログの記載内容は 2015 年 6 月現在のものです。
製品改良のため、予告なしに定格、仕様、寸法などの一部を変更する場合があります。予めご了承ください。
カタログ制作には、最善且つ慎重を期しておりますが、誤字、脱字などにより生じた損害については、責任を負いかねますので、予めご了承ください。