

FESTO

EGC-120-TB
EGC-HD-160-TB
EGC-80-BS
EGC-HD-160-BS
ESBF-BS-40
ESBF-BS-63

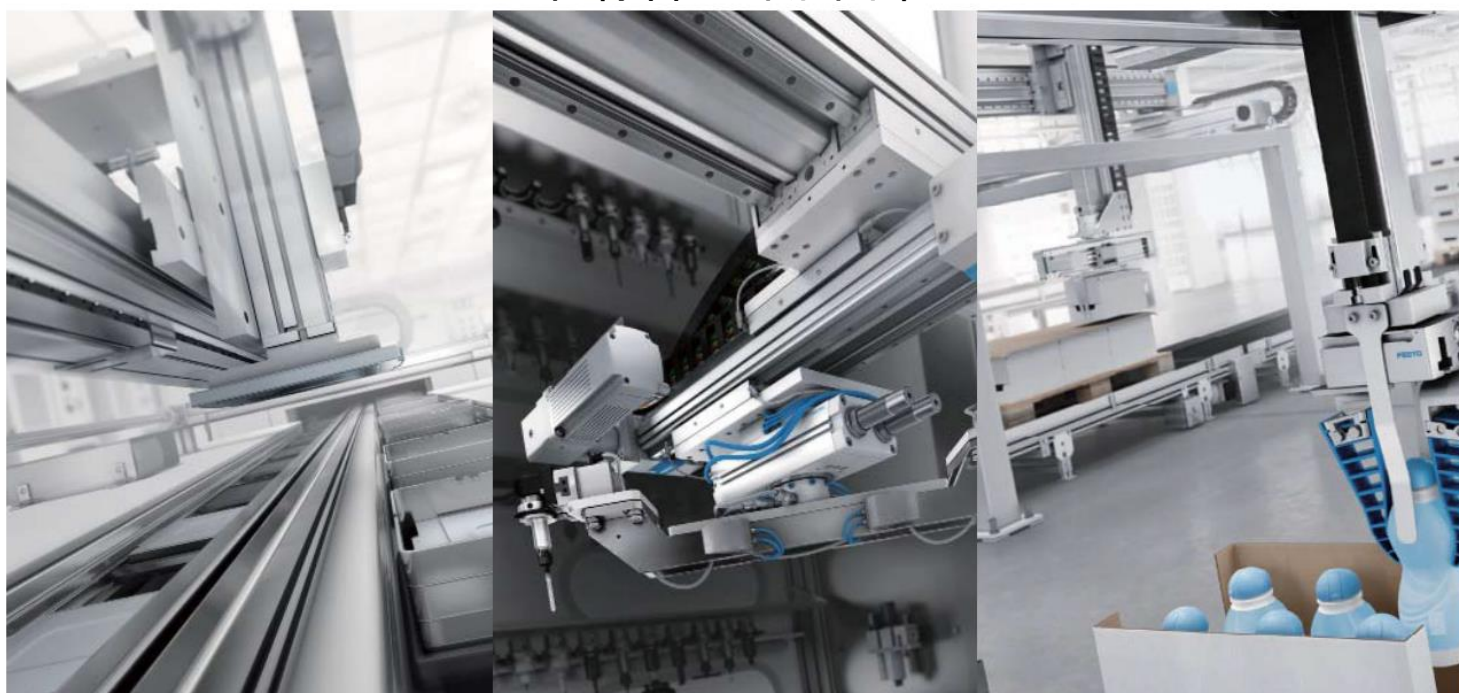
AZXM640AC
AZXM640MC

バッテリーレス アブソリュートセンサ搭載
AC サーボモーター

AZXシリーズ用

Electric Drives
電動アクチュエータ

仕様書・外形図集



ORIM VEXTA

EGC-TB シリーズ



EGC-120-TB

形式

アクチュエータ基本形式

EGC - 120 - **1500** - TB - KF - 0H - GK

- ストローク
50～8500[mm]
(1mm単位)

- モーター種類 オリエンタルモーター
【サーボモーター】

AZXM640AC (400W ブレーキなし)
AZXM640MC (400W ブレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-L62-80G

- ギヤヘッド アベックス (必ず必要です。)

PG2_080-□□□/NXM640A
□□□：減速比
030/040/050/070/010

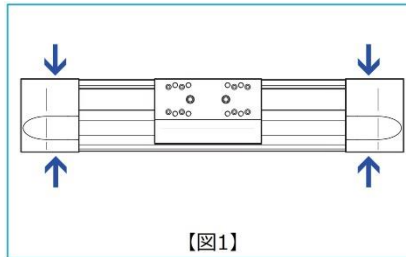
【オプション】

ロングテーブル
ダストワイパ
ダストワイパロングテーブル
追加テーブル
集中給油アダプタ
クランプユニット

【アクセサリ (別売)】

フート金具※2
本体取付金具※2
溝ナット※2
センサ
センサ溝カバー
センサドグ
ラバーバッファ
ショックアブソーバキット
ドライブシャフト
連結シャフト
アダプタキット

【モーター組み付け位置】



【図1】

※2 アクチュエータの組み付けに必要です。

仕様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	125
プーリ径	[mm]	39.79
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.11
許容荷重※1	Fy max.	[N] 6890
	Fz max.	[N] 6890
許容モーメント※1	Mx max.	[Nm] 144
	My max.	[Nm] 380
	Mz max.	[Nm] 380
質量※2	基本	[kg] 12.9
	加算※3	[kg/0.1m] 1.5
	減速機	[kg] 2.4
使用周囲温度範囲※4	[℃]	-10～60
保護仕様※4		IP40

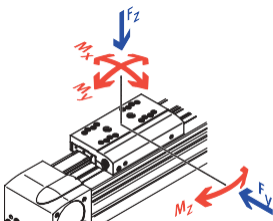
【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力	[W]	400				
減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度	[mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量	[kg]	10	20	40	60	70

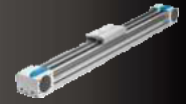
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター (株) にお問い合わせください。

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えるため、トルク制限が必要になります。



テーブル上面の中心での値です。

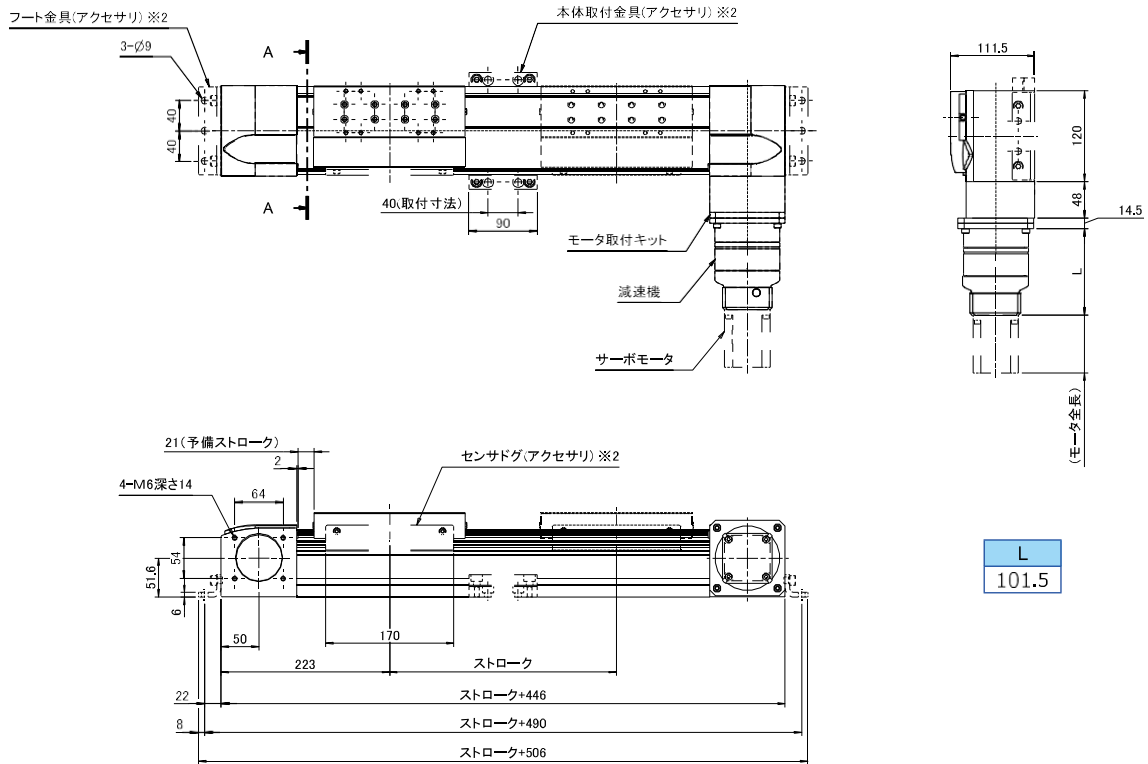
動作条件 (加速度、デューティなど) により使用可能になることがあります。詳細についてはお問い合わせください。



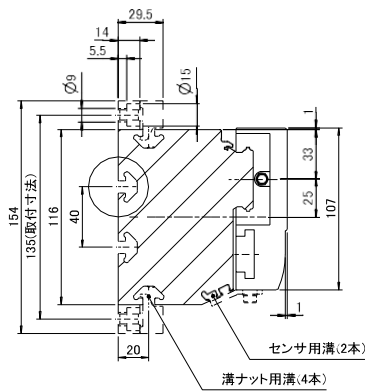
外形寸法図 (モーター組み付け位置 : RV ※1)



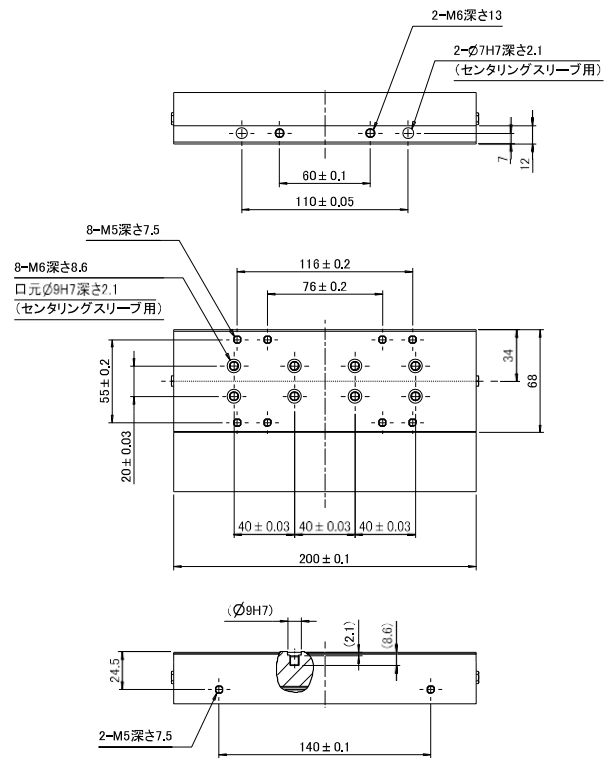
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



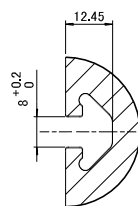
【A-A断面】



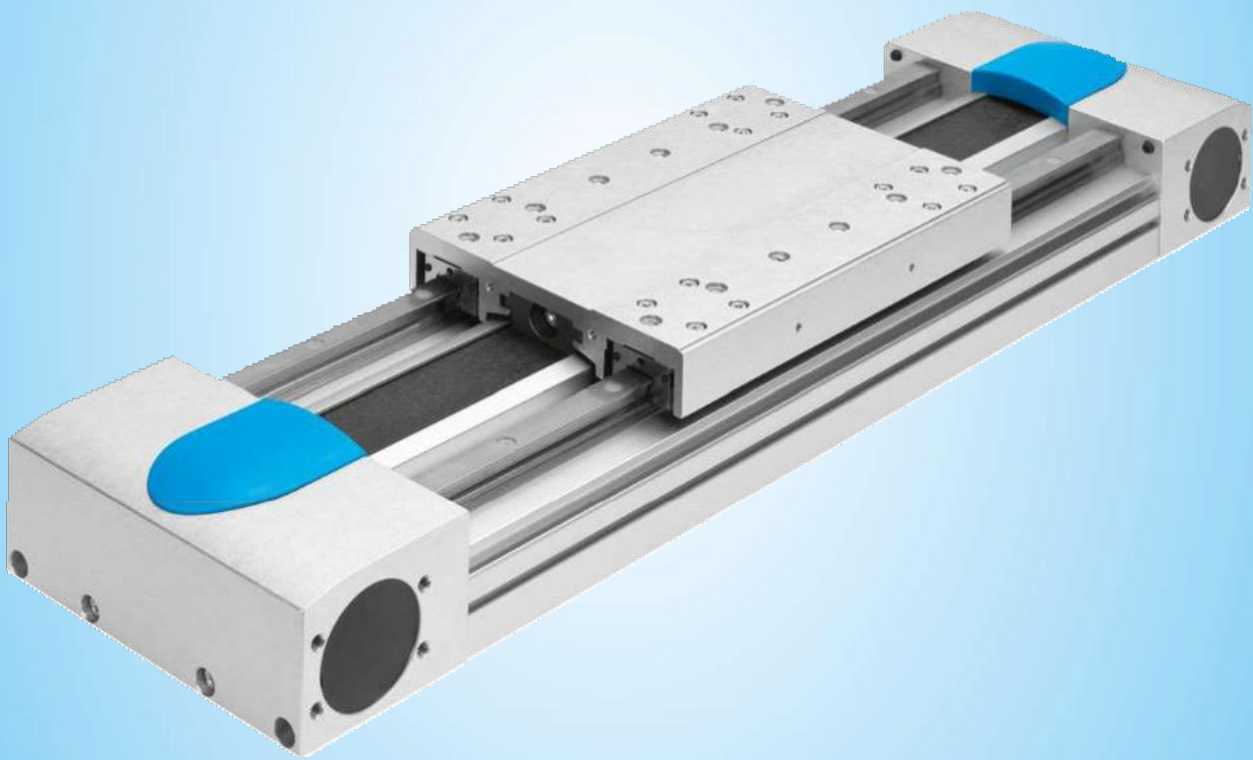
【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



EGC-HD-TB シリーズ



EGC-HD-TB

EGC-HD-160-TB

形式

アクチュエータ基本形式

EGC - HD - 160 - 1500 - TB - 0H - GK

- ストローク
50~5000[mm]
(1mm単位)

- モーター種類 オリエンタルモーター
【サーボモーター】

AZXM640AC (400W ブレーキなし)
AZXM640MC (400W ブレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-M48-60H

- ギヤヘッド アベックス (必ず必要です。)

PG2_060-□□□/NXM640A
□□□: 減速比
030/040/050/070/010

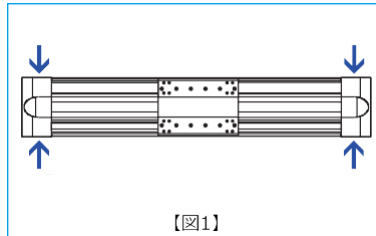
【オプション】

ダストワイパー
追加テーブル

【アクセサリ (別売)】

本体取付金具^{*2}
溝ナット^{*2}
センサ
センサ溝カバー
センサドグ
ラバーバフア
ショックアブソーバキット

【モーター組み付け位置】



【図1】

仕様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	125
プーリ径	[mm]	39.79
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.11
許容荷重 ^{*1}	Fy max. [N]	5600
	Fz max. [N]	5600
許容モーメント ^{*1}	Mx max. [Nm]	300
	My max. [Nm]	500
	Mz max. [Nm]	500
質量 ^{*2}	基本 [kg]	9.2
	加算 ^{*3} [kg/0.1m]	1.07
	減速機 [kg]	1.2
使用周囲温度範囲 ^{*4}	[℃]	-10~60
保護仕様 ^{*4}		IP40

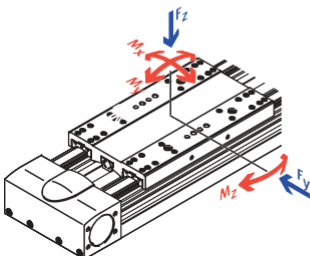
【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
負荷慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター出力 [W]	400				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	2083	1563	1250	893	625
最大可搬質量 [kg]	10	20	40	60	80

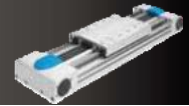
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター (株) にお問い合わせください。

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入カトルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。



テーブル上面の中心での値です。

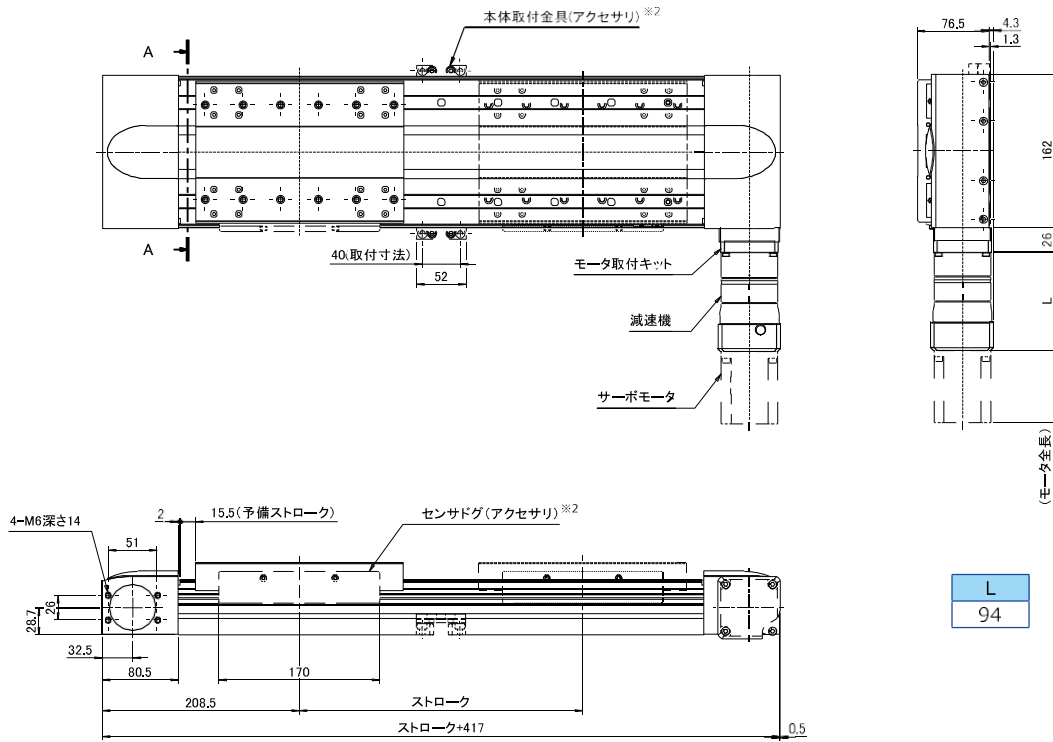
動作条件 (加速度, デューティなど) により使用可能になる場合があります。詳細についてはお問い合わせください。



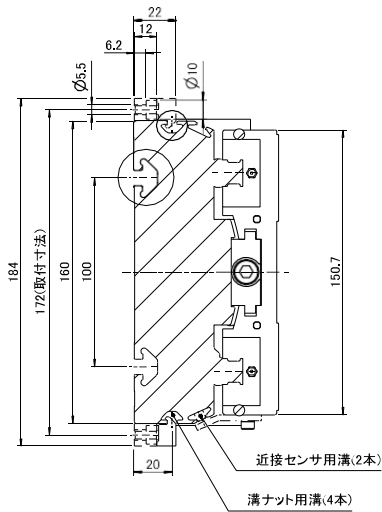
外形寸法図 (モーター組み付け位置 : RV※1)



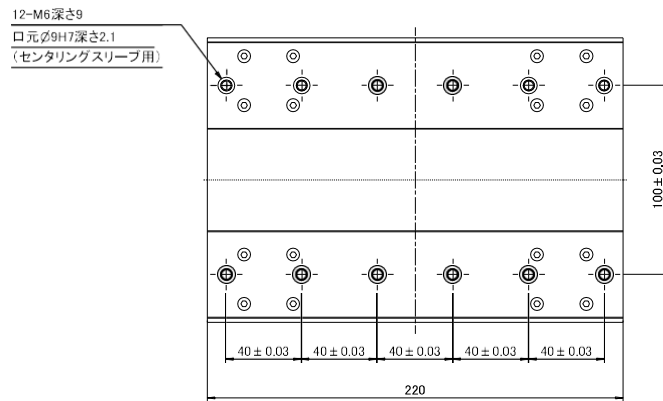
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



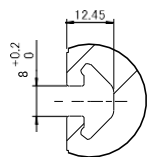
【A-A断面】



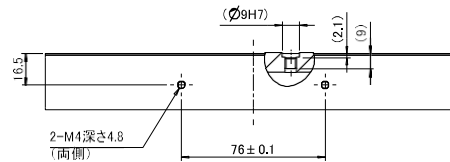
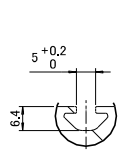
【テーブル詳細】



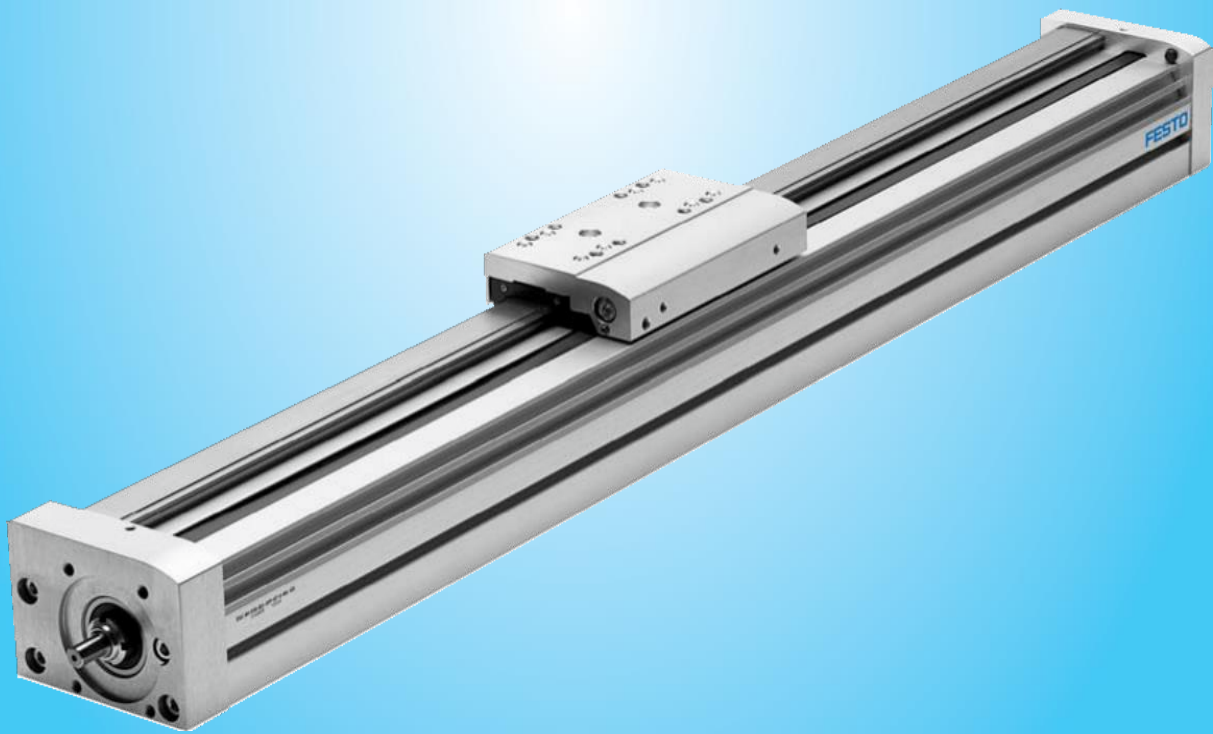
【底面取付溝詳細】



【側面取付溝詳細】



EGC -80-BS シリーズ



EGC-BS

EGC-80-BS

形式

アクチュエータ基本形式

EGC - 80 - **800** - BS - **20P** - **S** - KF - 0H - **MR**

- ストローク
50~2000 [mm]
(1mm単位)

- ボールねじリード
10P : 10mm
20P : 20mm

- ボールねじサポート^{※1}
無記入 : サポートなし
-S : サポート付
^{※1} "-S"は
ストローク780mm 以上時のみ。

- モーター組み付け位置
MR : MR側
ML : ML側
下【図1】参照

- モーター種類 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
AZXM640AC (400W プレーキなし)
AZXM640MC (400W プレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-S48-L36R24D14-G2

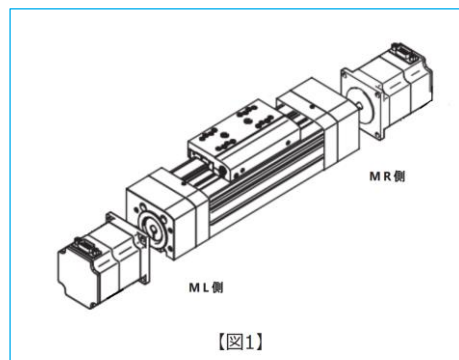
【オプション】

ロングテーブル
ダストワイパ
ダストワイパロングテーブル
追加テーブル
集中給油アダプタ
クランプユニット

【アクセサリ (別売)】

フット金具 ^{※4}
本体取付金具 ^{※4}
溝ナット ^{※4}
センサ
センサ溝カバー
センサドグ
ラバーバッファ
アダプタキット

【モーター組み付け位置】



仕様

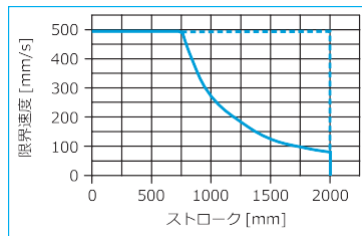
【基本仕様】

ボールねじ径	[mm]	15	
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.02	
許容スラスト荷重 Fx max.	[N]	600	
許容荷重 ^{※1}	Fy max.	[N]	3050
	Fz max.	[N]	3050
許容モーメント ^{※1}	Mx max.	[Nm]	36
	My max.	[Nm]	97
	Mz max.	[Nm]	97
	質量 ^{※2}	基本	[kg]
加算 ^{※3}		[kg/0.1m]	0.8
使用周囲温度範囲 ^{※4}	[°C]	-10~60	
保護仕様 ^{※4}		IP40	

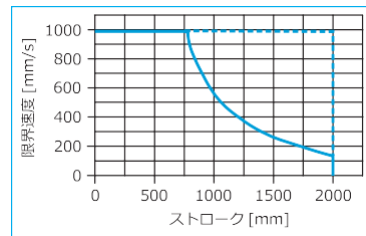
ストローク - 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

● リード10mm

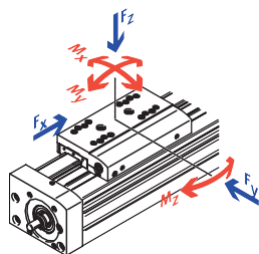


● リード20mm



サポートなし

サポート付

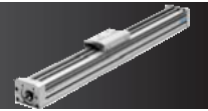


【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力	[W]	400	
ボールねじリード	[mm]	10 20	
定格速度	[mm/s]	500 1000	
最大可搬質量	水平	[kg]	80
	垂直	[kg]	30 15
定格推力	[N]	270 120	

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター (株) にお問い合わせください。

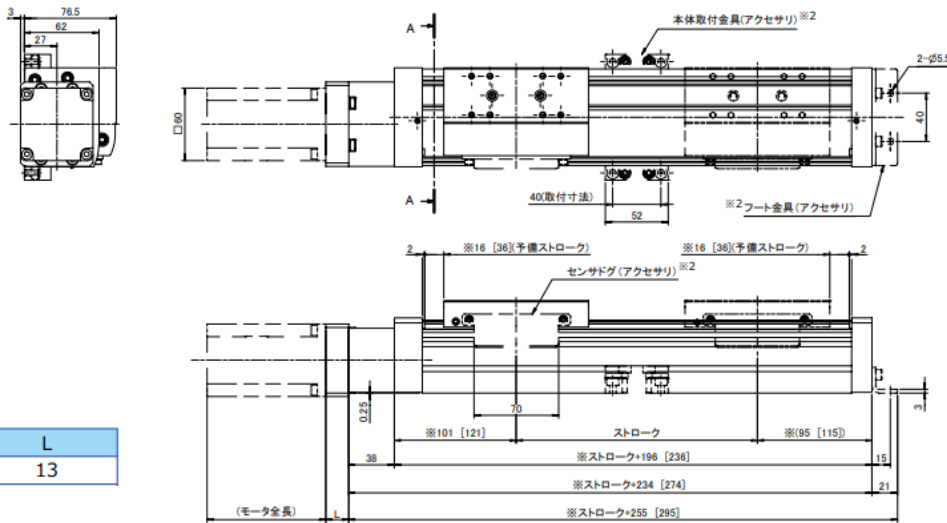


EGC-80-BS

外形寸法図 (モーター組み付け位置 : ML ※1)



CAD データがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



モーター種類	L
サーボ	13

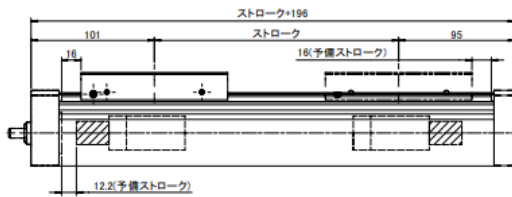
※ : [] 内寸法はストローク1477mm 以上時

【ボールねじサポート付】

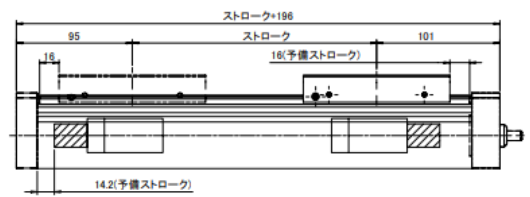
予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無、モーター組み付け位置によって変わります。ストローク780mm 以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。

ストローク 780mm 以上1477mm 未満

【ML 側】

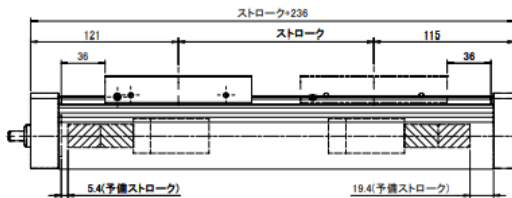


【MR 側】

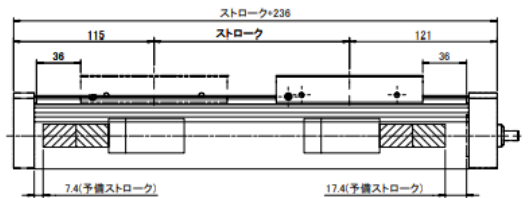


ストローク 1477mm 以上

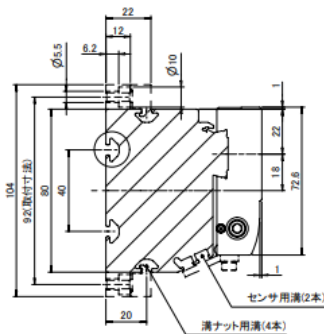
【ML 側】



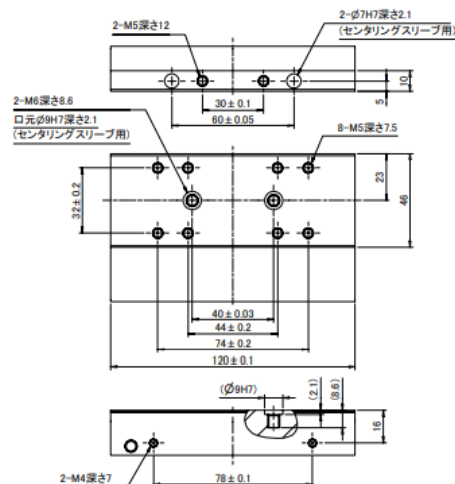
【MR 側】



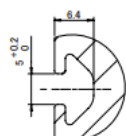
【A-A 断面】



【テーブル詳細】

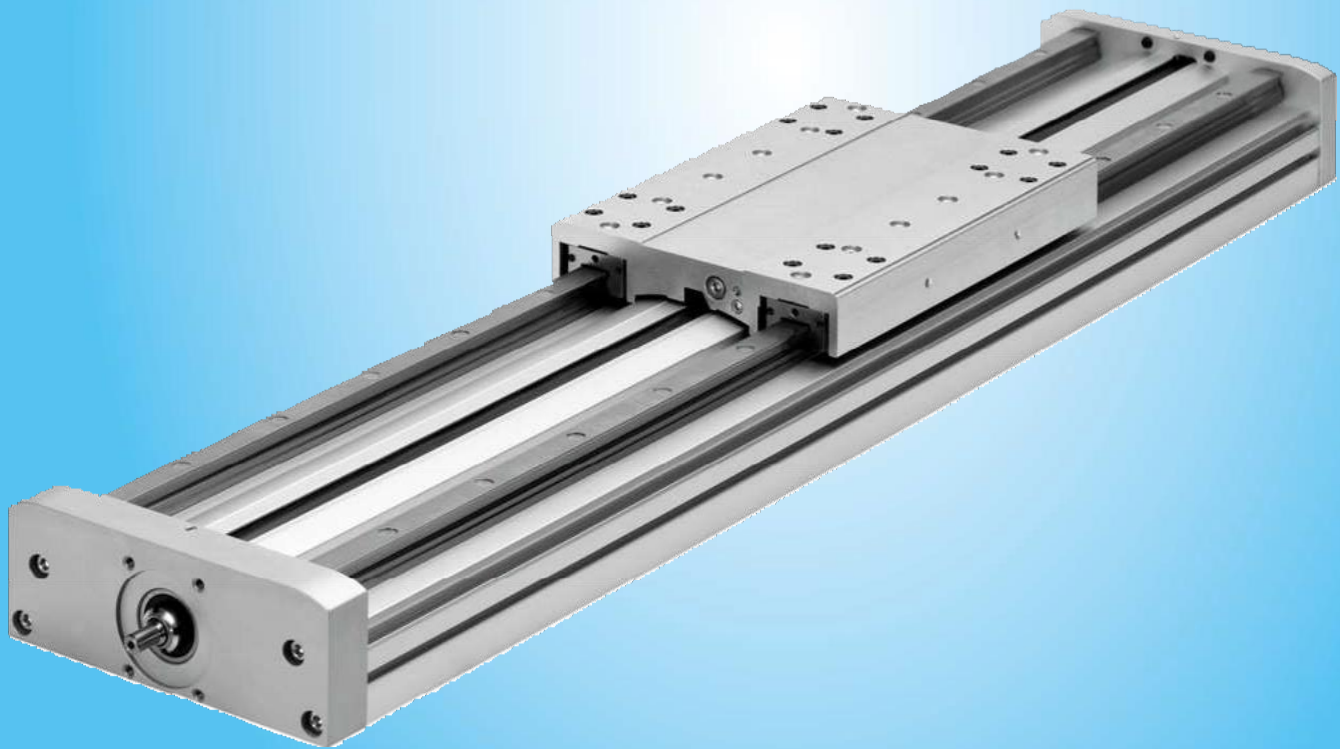


【取付溝詳細】



※1 本図はモーター組み付け位置 ML 側の形状です。MR の場合は鏡像です。
※2 アクセサリは全て別売です。

EGC-HD-BS シリーズ



EGC-HD-BS

EGC-HD-160-BS

形式

アクチュエータ基本形式

EGC - HD - 160 - 1000 - BS - 10P - S - 0H - GK

●ストローク
50~1900[mm]
(1mm単位)

●ボールねじサポート^{※1}
無記入 : サポートなし
-S : サポート付

●ボールねじリード
10P : 10mm
20P : 20mm

●モーター種類 オリエンタルモーター

【サーボモーター】
AZXM640AC (400W プレーキなし)
AZXM640MC (400W プレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-S48-L36R24D14-G2

【オプション】

追加テーブル
ダストワイパ

【アクセサリ (別売)】

本体取付金具 ^{※3}
溝ナット ^{※3}
センサ
センサ溝カバー
センサドグ
ラバーパッパ

仕様

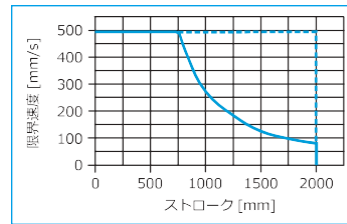
【基本仕様】

ボールねじ径	[mm]	15
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.02
許容スラスト荷重	Fx max. [N]	600
許容荷重 ^{※1}	Fy max. [N]	5600
	Fz max. [N]	5600
許容モーメント ^{※1}	Mx max. [Nm]	300
	My max. [Nm]	500
	Mz max. [Nm]	500
質量 ^{※2}	基本 [kg]	8.0
	加算 ^{※3} [kg/0.1m]	1.38
使用周囲温度範囲 ^{※4}	[℃]	-10~60
保護仕様 ^{※4}		IP40

ストローク - 限界速度特性

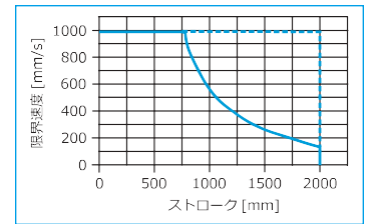
ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますので下グラフでご確認ください。

●リード10mm

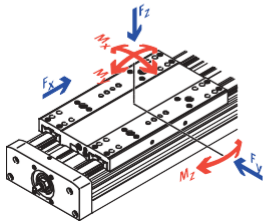


サポートなし

●リード20mm



サポート付



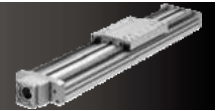
【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。

許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

モーター定格出力	[W]	400		
ボールねじリード	[mm]	10	20	
定格速度	[mm/s]	500	1000	
最大可搬質量	水平	[kg]	160	80
	垂直	[kg]	30	15
定格推力	[N]	270	120	

動作条件により再生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター (株) にお問い合わせください。

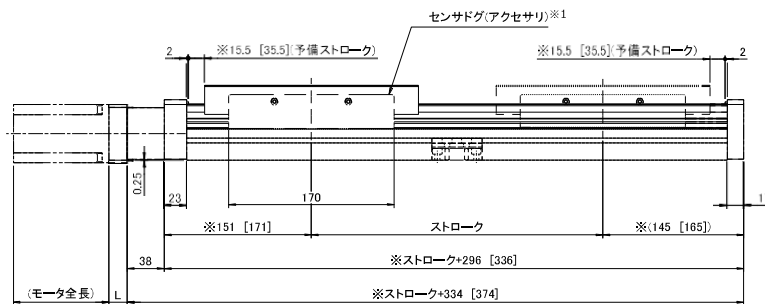
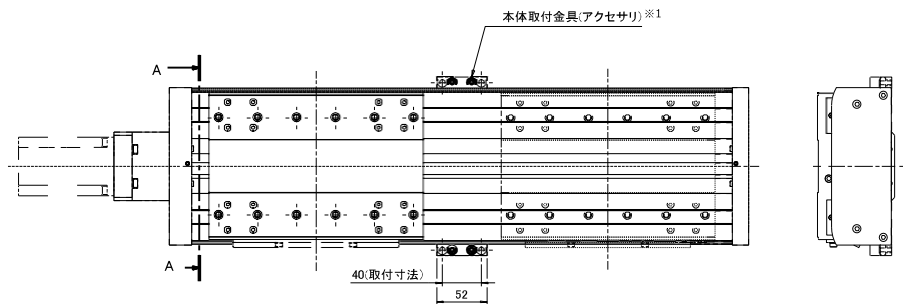
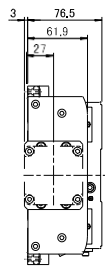


EGC-HD-160-BS

外形寸法図



CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

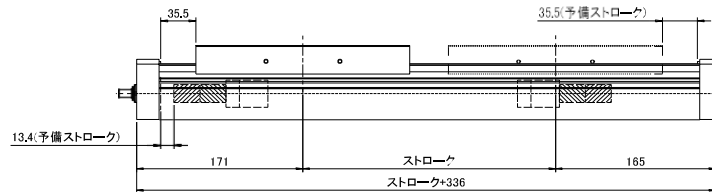


モーター種類	L
サーボ	13

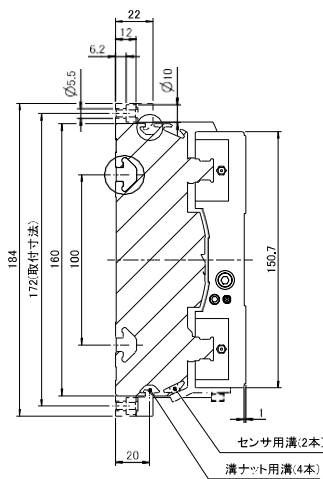
※: [] 内寸法はストローク1377mm以上

【ボールねじサポート付】

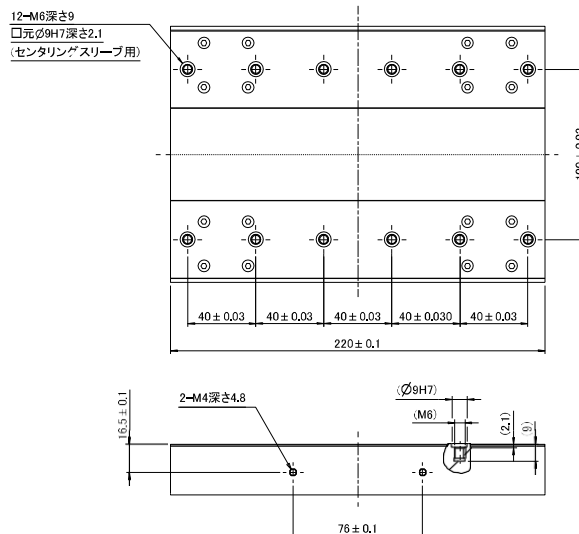
予備ストロークはアクチュエータのストロークやボールねじサポートの有無によって変わります。ストローク1377mm以上でボールねじサポート付の場合の予備ストロークは下図を参照下さい。



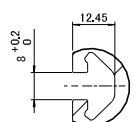
【A-A断面】



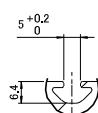
【テーブル詳細】



【底面取付溝詳細】



【側面取付溝詳細】



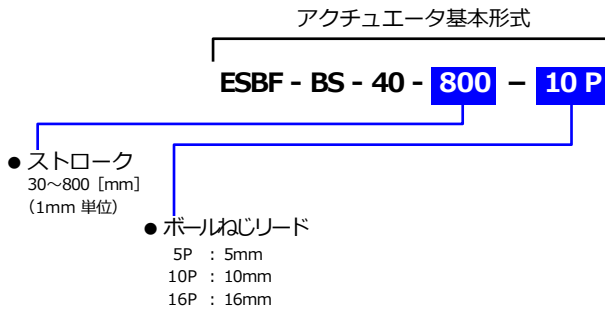
※1 アクセサリは全て別売です。

ESBF シリーズ



ESBF-BS-40

形式



- モーター種類 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
AZXM640AC (400W プレーキなし)
AZXM640MC (400W プレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-D40-L36R24D14

【オプション】

ロッド先端雌ねじ
IP65
耐腐食処理
食品グリス
ロッド延長

【アクセサリ (別売)】

フランジ金具
本体取付金具
中間トラニオン金具
トラニオンブラケット
ロッドアイ
2山ナックル
フレキシコブラ
フランジコブラ
センサ
センサレール
ガイドユニット
ジャバラキット ^{※2}

仕様

【基本仕様】

ボールねじ径	[mm]	16	
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.01	
質量 ^{※1}	基本	[kg]	1.7
	加算	[kg/0.1m]	0.47
使用周囲温度範囲 ^{※2}	[°C]	0~60	
保護仕様 ^{※2}		IP40	

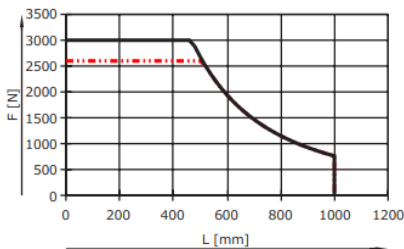
※1 モーター、アクセサリなどは含んでいません。

※2 アクチュエータ本体のみ。

ロッド長さ - 軸方向荷重特性

ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。

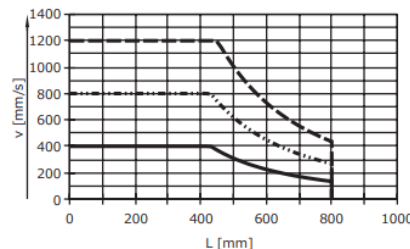
推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



リード5mm, 10mm
リード16mm

ストローク - 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



リード5mm
リード10mm
リード16mm

【サーボモーター仕様】

加速度3m/s²、デューティ50%時の値です。
許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。
可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

モーター定格出力	[W]	400			
ボールねじリード	[mm]	5	10	16	
定格速度	[mm/s]	250	500	800	
最大可搬質量	水平	[kg]	300	200	120
	垂直	[kg]	60	30	18
定格推力	[N]	1000	500	300	
最大推力	[N]	3000	1500	1000	

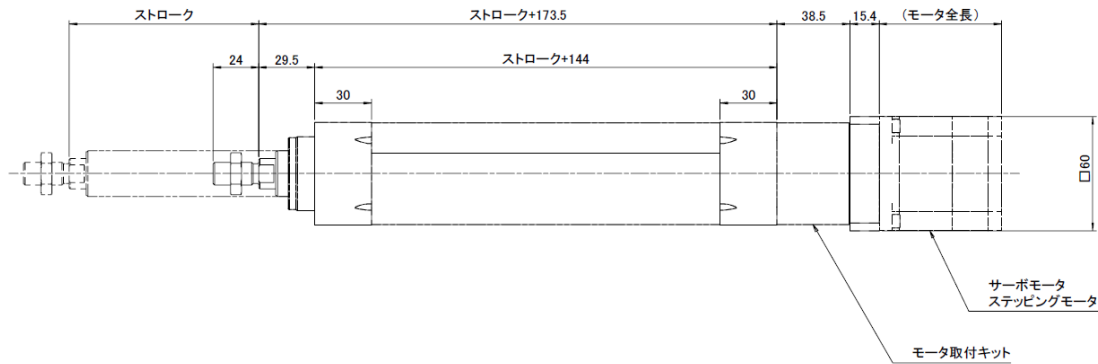
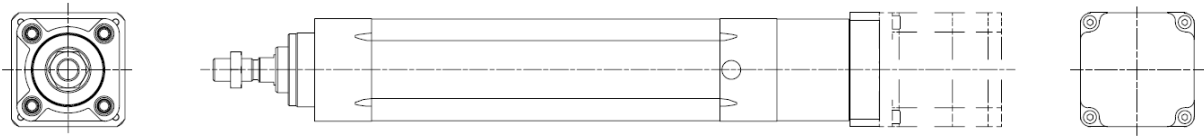
動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター (株) にお問い合わせください。



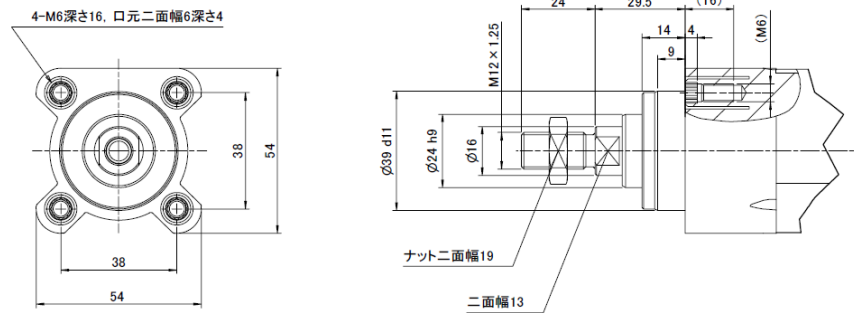
外形寸法図



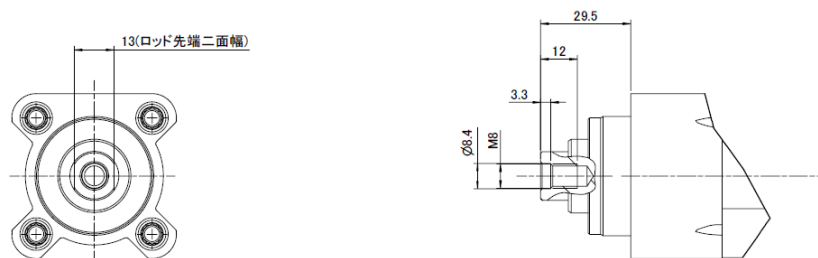
CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad



【ロッド先端雄ねじ】



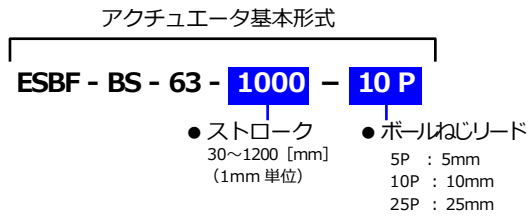
【ロッド先端雌ねじ】





ESBF-BS-63

形式



- モーター種類 オリエンタルモーター
【サーボモーター】
AZXM640AC (400W ブレーキなし)
AZXM640MC (400W ブレーキ付)
モーター取付キット
EAMM-A-D60-60H
- ギヤヘッド アベックス (必ず必要です。)
PG2_060-□□□/NXM640A
□□□ : 減速比
030/040/050/070/010

【注意】
ボールねじリード・減速比・モーター出力の組み合わせについては下表でご確認ください。

減速比	ボールねじリード [mm]		
	5	10	25
1/3	○	○	○
1/4	○	○	○
1/5	○	○	○
1/7	○	○	○
1/10	お問い合わせください	○	○

【オプション】

ロッド先端雌ねじ
IP65
耐腐食処理
食品クリス
ロッド延長

【アクセサリ (別売)】

フランジ金具
本体取付金具
中間トランニオン金具
トランニオンブラケット
ロッドアイ
2山ナックル
フレキシカブラ
フランジカブラ
センサ
センサレール
ガイドユニット
ジャバラキット※2

【注意】
IP65や耐腐食処理はアクチュエータ本体のみの対応であり、モーターやモーター取付部は含んでいません。

ESBF-BS-63

仕様

【基本仕様】

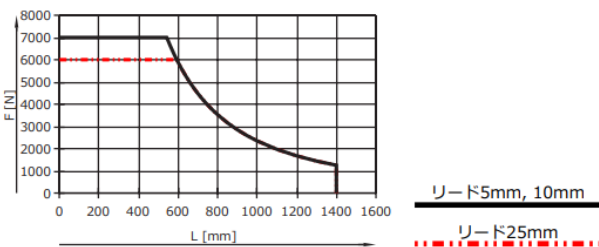
ボールねじ径	[mm]	25	
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.02	
質量*	基本	[kg]	4.3
	加算	[kg/0.1m]	0.87
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲*2	[℃]	0~60	
保護仕様*		IP40	

* アクチュエータ本体のみ。

ロッド長さ - 軸方向荷重特性

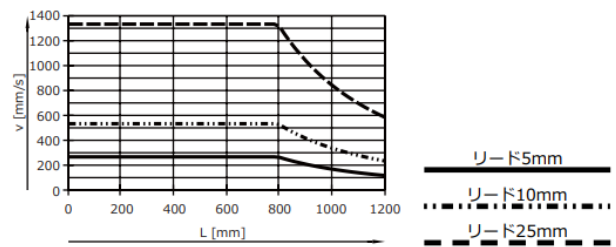
ロッドが長くなるとボールねじやロッドの座屈の影響により軸方向荷重を下げる必要があります。

推力や垂直時の搬送質量による軸方向荷重は下グラフの範囲内でご使用ください。



ストローク - 限界速度特性

ストロークが長くなるとボールねじの危険回転数の制限により、定格速度を下回ることがありますのでグラフでご確認ください。



【サーボモーター仕様】

デューティ50%時の値です。加速度については加速度表をご参照ください。

許容慣性モーメント比は50倍を基準にしています。

可搬質量は外付けガイドを併用した場合の値です。

●400W

ボールねじリード	[mm]	5				10				
		1/3	1/4	1/5	1/7	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度	[mm/s]	83	63	50	36	167	125	100	71	50
最大可搬質量	水平	700				700				
	垂直	120				90	120			
定格推力	[N]	2300	3450	4550	6750	1050	1600	2200	3300	4950
最大推力	[N]	7000				4300	5950	7000		

ボールねじリード	[mm]	25				
減速比		1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度	[mm/s]	417	313	250	179	125
最大可搬質量	水平	600				
	垂直	10	30	60	90	120
定格推力	[N]	110	400	650	1100	1800
最大推力	[N]	1400	2100	2800	4150	6000

動作条件により回生抵抗が必要になる場合がありますので、オリエンタルモーター（株）にお問い合わせください。

の減速比はモーターの瞬時最大トルクがアクチュエータの入力トルク上限を超えているため、トルク制限が必要になります。アクチュエータの入力トルク上限は技5でご確認ください。

●加速度表

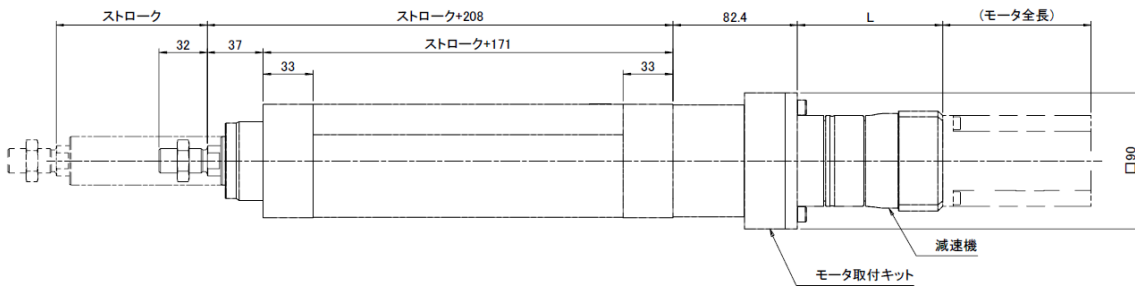
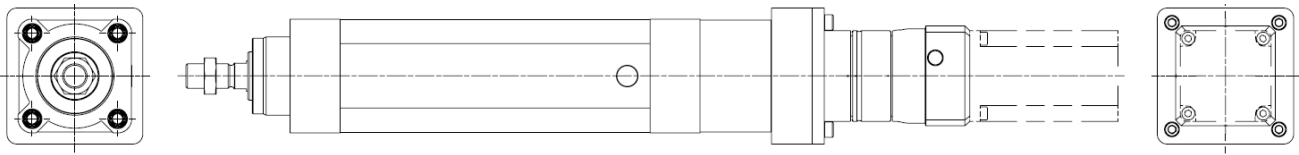
速度範囲 [mm/s]	加速度 [m/s ²]
V > 300	1
100 < V ≤ 300	0.5
V ≤ 100	0.1



外形寸法図

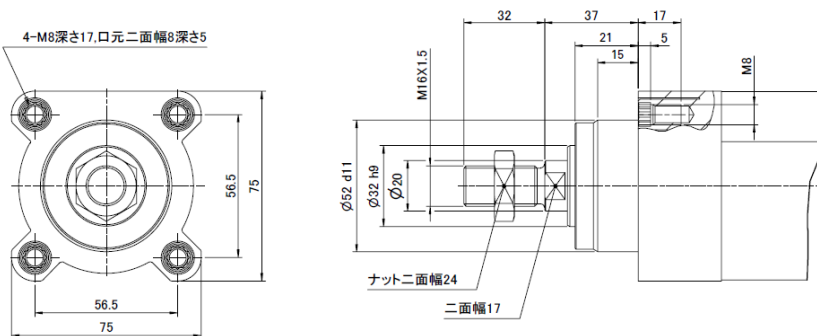


CADデータがホームページからダウンロードできます。
www.festo.com/cad

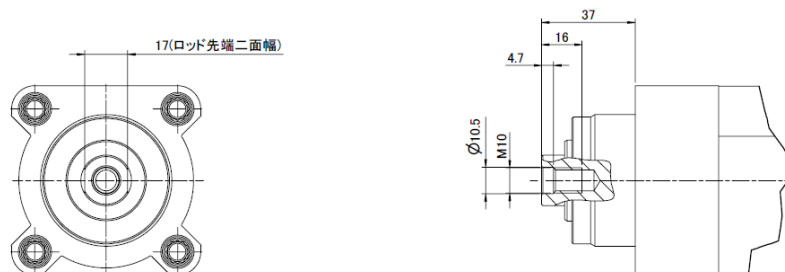


L
86

【ロッド先端雄ねじ】



【ロッド先端雌ねじ】



販売元

オリムベクスタ株式会社

●営業窓口

第1営業部(東日本)

TEL (050)5445-9709

FAX (03)5820-5687

第2営業部(中部/西日本)

TEL (050)5445-9710

FAX (06)6337-0065

●技術的なお問い合わせ

TEL (0120)926-745

<https://www.orimvexta.co.jp/>

WEBサイトでも、お問い合わせやご注文を受け付けています。

 **オリムベクスタ WEBショップ**

お問い合わせ先