

EGC-HD-125-TB

形式

アクチュエータ基本形式

アッセンブリ形式

EGC - HD - 125 - 1500 - TB - 0H - GK + MMA LH O G2060-03 NXM410A

- ストローク
50~3000[mm]
(1mm単位)

- モーター組み付け位置
LH : LH 側
LV : LV 側
RH : RH 側
RV : RV 側
下【図1】参照

- 減速比^{※1}
無記入 : 減速機なし
G2060-03 : 1/3
G2060-04 : 1/4
G2060-05 : 1/5
G2060-07 : 1/7
G2060-10 : 1/10

- ケーブルの向き
無記入 : モーターなし
O : O 側
U : U 側
R : R 側
L : L 側
下【図2】参照
- モーター種類^{※2} オリエンタルモーター
【サーボモーター】
NXM410A (100W プレーキなし)
【ステッピングモーター】
ARM911AC (ブレーキなし)
AZM911AC (ブレーキなし)

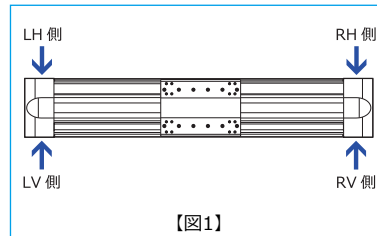
【オプション】

追加テーブル B.15

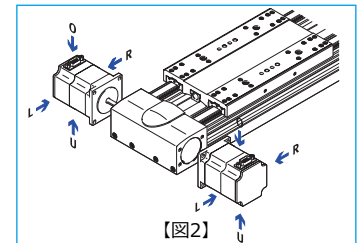
【アクセサリ (別売)】

本体取付金具 ^{※3}	B.12
溝ナット ^{※3}	B.12
センサ	B.14
センサ溝カバー	B.14
センサドグ	B.14
ラバーパフア	B.13
ショックアブソーバキット	B.13

【モーター組み付け位置】



【ケーブルの向き】

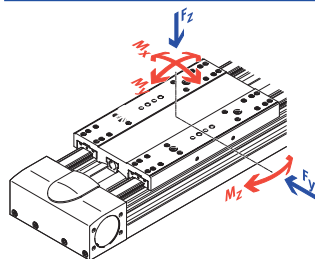


- ※1 ステッピングモーター選択時は無記入。
- ※2 モーターについては前付18をご参照ください。
- ※3 アクチュエータの組み付けに必要です。

仕様

【基本仕様】

ベルト送り量	[mm/rev.]	102	
プーリ径	[mm]	32.47	
繰返し位置決め精度	サーボ	±0.1	
	ステッピング	±0.08	
許容荷重 ^{※1}	Fy max.	3650	
	Fz max.	3650	
許容モーメント ^{※1}	Mx max.	140	
	Mz max.	275	
質量 ^{※2}	基本	4.8	
	加算 ^{※3}	[kg/0.1m]	0.73
	減速機	[kg]	1.2
使用周囲温度範囲 ^{※4}	[°C]	-10~60	
保護仕様 ^{※4}		IP40	



- ※1 テーブル上面の中心での値です。詳細は技術資料 (技6) をご参照ください。
- ※2 モーター、アクセサリなどは含んでいません。モーターの質量については前付18をご参照ください。
- ※3 質量計算については、前付22をご参照ください。
- ※4 アクチュエータ本体のみ。
- ※5 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。

【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。

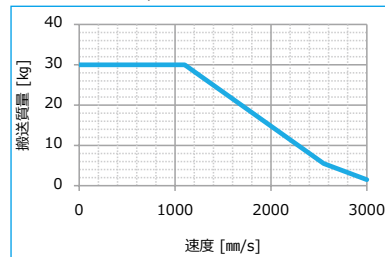
モーター出力 [W]	100				
減速比	1/3	1/4	1/5	1/7	1/10
定格速度 [mm/s]	1700	1275	1020	729	510
最大可搬質量 [kg]	- ^{※5}	5	10	20	40

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。
アクチュエータの入カトルク上限は技13でご確認ください。

【ステッピングモーター仕様】

ステッピングモーター仕様の場合、速度が上がると搬送質量が下がります。
特性については下グラフをご参照ください。
グラフは加速度3m/s²デューティ50%時の値です。

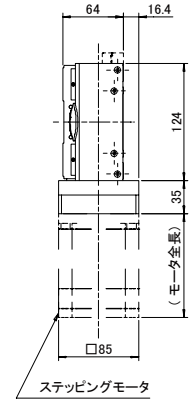
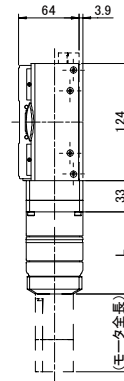
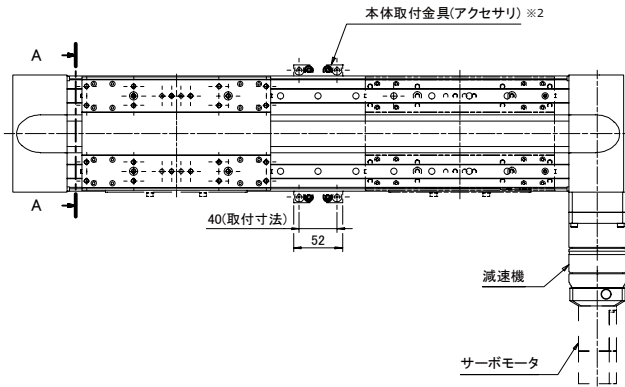




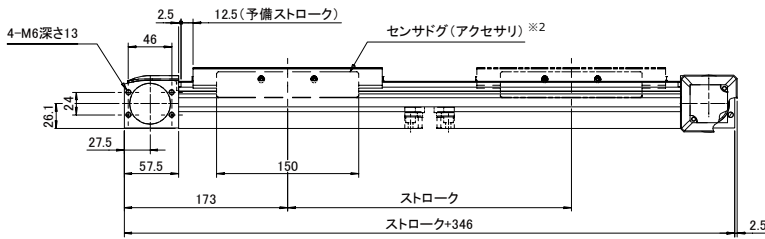
外形寸法図 (モーター組み付け位置 : RV ※1)



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

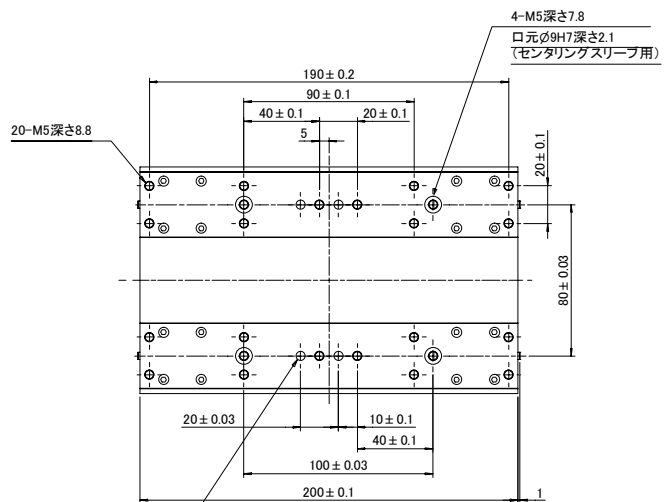
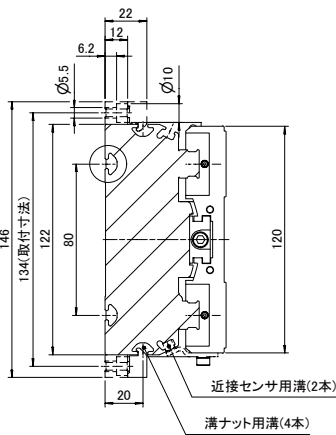


L
89

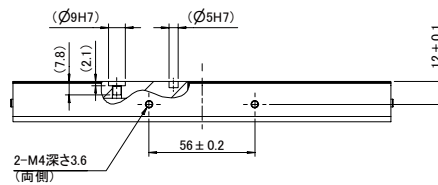
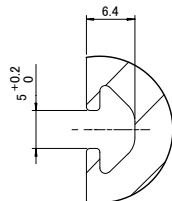


【A-A 断面】

【テーブル詳細】



【取付溝詳細】



※1 モーター組み付け位置は4方向から選べます。組み付け手順は、前付26をご参照ください。
※2 アクセサリは全て別売です。