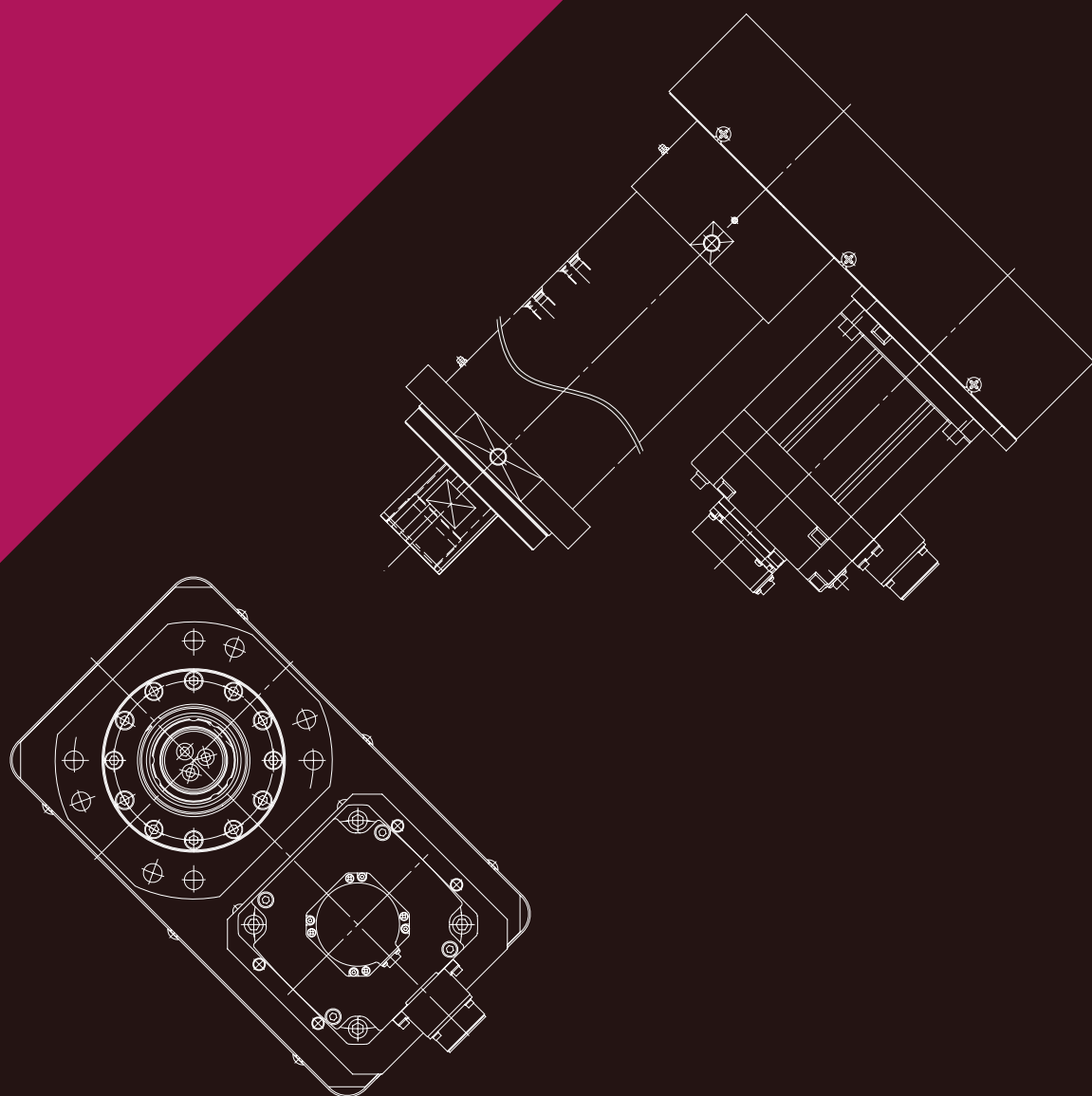


押付けに最適

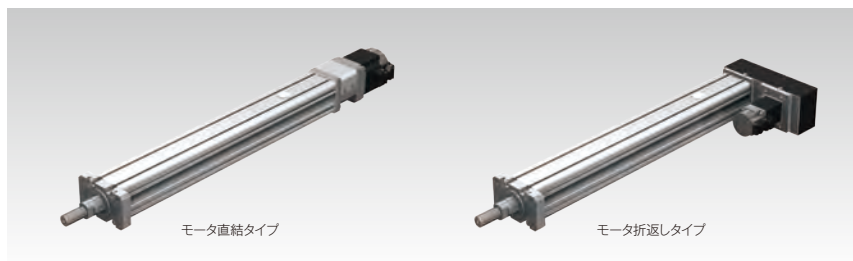
Press Series

プレスシリーズ



PCT

ボールねじを採用した
シリンダタイプ



PCT

PCT20 009

PCT25 011

PC

コンパクトで高推力な
サーボプレスタイプ



PC

PC30-06A 013

PC40-06B 015

PC40H-08C 017

PC50-06D 019

PC60-10E 021

PC60H-10F 023

PC80L-12G 025

PC80-12G 027

PC80H-12G 029

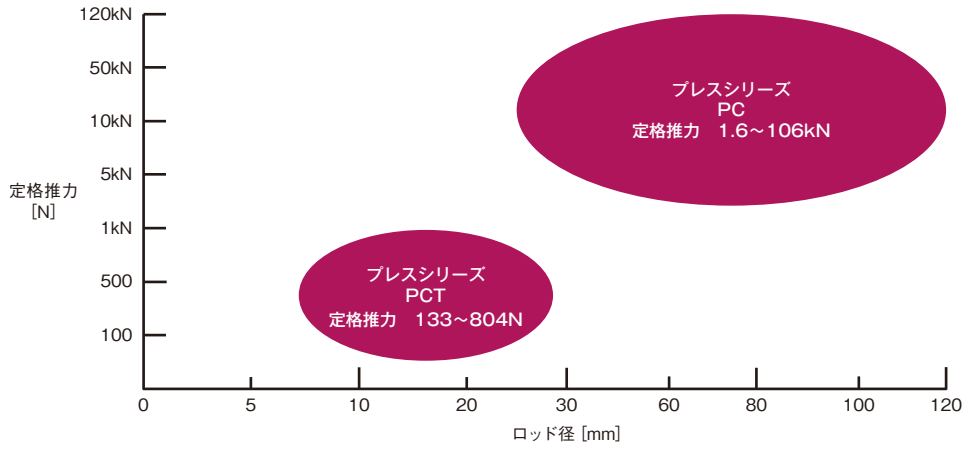
PC100-20H 031

PC120-20J 033

- 1章-コンパクト
- 2章-ユニバーサル
- 3章-エコノミー
- 4章-クリーズン
- 5章-多軸
- 6章-コンパクトローラ
- 7章-リモートモーター
- 8章-プレスシリーズ
- 9章-精密シリーズ

仕様一覧表

シリンダタイプ製品ラインナップ範囲



PCT

形番	モータ 定格出力 [W]	定格推力 [N]	最高速度 [mm/s]	最大 ストローク [mm]	発生推力 [N]							
					0	100	250	500	1000	1500	2500	5000
PCT20-06N	50	133	300	200	130 402							
PCT20R-06N												
PCT25-06N												
PCT25R-06N	100	266	200	300	260 796							
PCT25-04N												
PCT25R-04N					400 1194							
PCT25-06N	200	536	300	300	500 1600							
PCT25R-06N												
PCT25-04N												
PCT25R-04N		804	200		800 2400							

■ 定格推力 / ■ 瞬時最大推力
注1) 発生推力で定格推力以上瞬時最大推力の範囲で押付動作をされる場合はTHKまでお問い合わせください。

PC

形番	サーボモータ		定格 推力 [kN]	瞬時 最大 推力 [kN]	最高 速度 [mm/s]	最大 ストローク [mm]	発生推力 [kN]																								
	メーカ	定格 出力 [kW]					0	1	2	3	7.5	10	15	20	30	40	50	70	100	120	140	160	180	200	220	240					
PC30-06A	三菱電機株式会社	0.4	1.6	3.3	210																										
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
	オムロン株式会社																														
PC40-06B	株式会社キーエンス	0.75	3.2	6.4	200																										
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC40H-08C	オムロン株式会社	1	5.6	11.2	151																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC50-06D	オムロン株式会社	1.2	6.7	151	150																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC60-10E	オムロン株式会社	1.5	8.4	16.8	150																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC60H-10F	オムロン株式会社	2	10.9	21.8	155																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC80L-12G	オムロン株式会社	2	10.9	21.8	155																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC80H-12G	オムロン株式会社	2	10.9	21.8	155																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC100-20H	オムロン株式会社	2	10.9	21.8	155																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														
PC120-20J	オムロン株式会社	2	10.9	21.8	155																										
	株式会社キーエンス																														
	三菱電機株式会社																														
	株式会社安川電機																														
	山洋電気株式会社																														

PCT形番構成 (モータ無し、サーボドライバコントローラTLC/THC組合わせ)

形番	リード、減速比	ストローク	オプション	モータ有無/制御機器種類	モータブラケット	モータ軸固定方法	モータケーブル向き	モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル種類、長さ
PCT20R	06N	0200	R	TL	(選択不要) ^{※1}	D	R	M05	D00	DC	F3
① PCT20 PCT20R PCT25 PCT25R	② 04N 06N	③ 0050 : 50mm 0300 : 300mm	④ 直結の場合 N : 直結 折返しの場合 D : 下 L : 左 R : 右	⑤ 0 : モータ無し TL : ドライバコントローラTLC TH : ドライバコントローラTHC	⑥ A1 A2 K1 K2 B1 B2	⑦ 直結の場合 無記号 折返しの場合 D : 平取り K : キー S : クランプ	⑧ U : 上側 D : 下側 L : 左側 R : 右側	⑨ M05 : 50W M05B : 50Wブレーキ付き M10 : 100W M10B : 100Wブレーキ付き M20 : 200W M20B : 200Wブレーキ付き	⑩ D00 : モータ側 R00 : 反モータ側	⑪ DC : DC24V D1 : 100V D2 : 200V	⑫ F3 : 固定用 3m F5 : 固定用 5m FA : 固定用 10m H3 : 高屈曲 3m H5 : 高屈曲 5m HA : 高屈曲 10m

⑤ モータ有無/制御機器種類にて「TL」、「TH」を選択した場合、⑨～⑫の指定が必要です。

「R」はモータ折返しを表します。

リード、減速比を表す記号になります。PCTのモータ折返し仕様は減速比1/1のみになります。以下の組合わせ一覧より選択してください。

モータ直結時は「N」を、モータ折返しの場合は下図から折返し方向を指定してください。

「0」を選択した場合は、⑥モータブラケット、⑦モータ軸固定方法の選択は必要です。⑧～⑫の選択は不要です。「TL」、「TH」を選択した場合は、別途コントローラの手配が必要です。→6章002

使用するモータに合わせて、モータブラケット、モータ軸固定方法対応表からモータブラケットを選択してください。
※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」、「TH」を選択した場合は選択不要です。

⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択不要です。

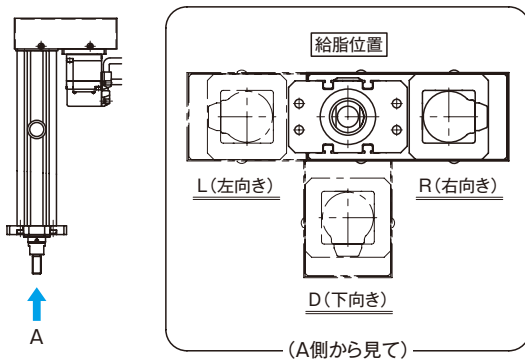
モータ定格出力、原点方式、電源電圧は組合わせ一覧より選択してください。

モータ、エンコーダ、ブレーキケーブルの種類、長さを選択してください。

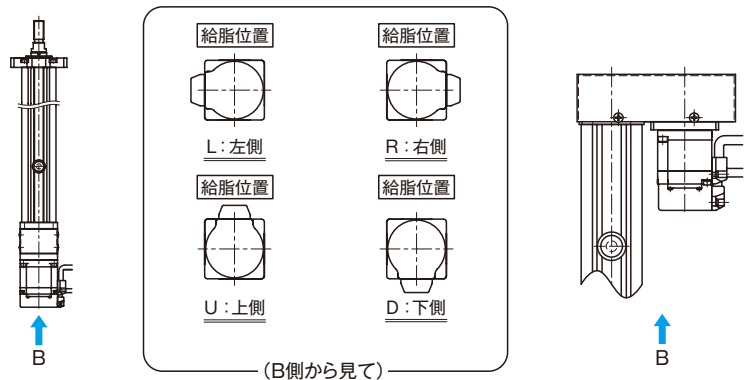
組合わせ一覧

形番 ①	リード、減速比 ②	ストローク ③	制御機器種類 ⑤	モータ定格出力 ⑨	原点方式 ⑩	電源電圧 ⑪
PCT20 PCT20R	06N	0050～0200	TL : TLC	M05 M05B	50W	DC : DC24V
PCT25 PCT25R	06N または 04N	0050～0300	TH : THC	M10 M10B M20 M20B	100W 200W	D00 : モータ側 または R00 : 反モータ側 D1 : 100V または D2 : 200V

④オプション(モータ折返し)



⑧モータケーブル向き



形番構成例

直結	PCT20-06N-0150-N-0-A1
折返し	PCT25R-06N-0300-L-0-K2K
コントローラ付き	PCT20-06N-0150-N-0-A1/M05D00DCF3

- 1章-コンパクトシリーズ
- 2章-ユニバーサルシリーズ
- 3章-エコノミーシリーズ
- 4章-スクリーンシリーズ
- 5章-多軸シリーズ
- 6章-フレックスマシンシリーズ
- 7章-リニアモーターシリーズ
- 8章-プレックスシリーズ
- 9章-精密シリーズ

■ PC形番構成（モータ無し、モータドライバ付き、サーボドライバコントローラTHC組合わせ）

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル 向き
PC30	06A	0200	A	R	TH	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC30	06A	0050 : 50mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し	U : 上側 L : 左側 R : 右側
PC40	06B	0250 : 250mm			モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M040M : 400W M040BM : 400W M040Y : 400W M040BY : 400W M040S : 400W M040BS : 400W M040R : 400W M040BR : 400W M040K* : 400W M040BK* : 400W M075M : 750W M075BM : 750W M075Y : 750W M075BY : 750W M075S : 750W M075BS : 750W M075R : 750W M075BR : 750W M075K* : 750W M075BK* : 750W	
					ドライバコントローラ付きの場合 TH : ドライバコントローラTHC	

⑥適用モータにて「TH」を選択した場合、⑧～⑩の指定が必要です。

モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル種類、長さ
M40	D00	D2	F3
⑧	⑨	⑩	⑪
M40 : 400W M40B : 400Wブレーキ付き M75 : 750W M75B : 750Wブレーキ付き	D00 : モータ側 D2 : 200V	D1 : 100V D2 : 200V	F3 : 固定用 3m F5 : 固定用 5m FA : 固定用10m H3 : 高屈曲 3m H5 : 高屈曲 5m HA : 高屈曲10m

リード、減速比を表す記号になります。
以下の組合わせ一覧より選択してください。

適用モータを表す記号になります。記号末尾の「M」、「Y」、「S」、「R」、「K」はモータメカを示します。
M : 三菱電機機、Y : 株式会社川電機、S : 山洋電気機、R : オムロン機、K : 株式会社キーンズ

モータ無しをご希望の場合
「0M」、「0Y」、「0S」、「0R」、「0K」の中から記号を選択してください。
形番別適用モータを取付けるための部品（モータ取付板、メカロック、プーリ）を付属します。

モータドライバ付きをご希望の場合
形番別適用モータ（制御機器）一覧（→8章007）より記号を選択してください。
PC本体にドライバと各種ケーブル（5m）が添付されます。
株式会社キーンズ製モータドライバ付きをご希望の場合は、株式会社キーンズと打合せをしてください。

※株式会社キーンズ製の場合は、モータをご支給ください。
サーボアンプと各種ケーブルは添付されず、モータ取付けのみとなります。

ドライバコントローラ付きをご希望の場合
「TH」を選択した場合は別途ドライバコントローラの手配が必要となります。（→6章002）

■ 組合わせ一覧

形番 ①	リード、減速比 ②	ストローク ③	設計記号 ④	モータ定格出力		モータ定格出力 ⑧		原点方式 ⑨	電源電圧 ⑩
				ブレーキ無し	ブレーキ付き				
				⑥					
PC30	06A	0050～0250	A	M040M : 400W M040Y : 400W M040S : 400W M040R : 400W M040K : 400W	M040BM : 400W M040BY : 400W M040BS : 400W M040BR : 400W M040BK : 400W	M40 M40B	400W	D00 : モータ側	D1 : 100V または D2 : 200V
PC40	06B			M075M : 750W M075Y : 750W M075S : 750W M075R : 750W M075K : 750W	M075BM : 750W M075BY : 750W M075BS : 750W M075BR : 750W M075BK : 750W	M75 M75B	750W		D2 : 200V

■ 形番構成例

モータ無し	PC30-06A-0200A-R-0M
モータ付き	PC30-06A-0200A-R-M040M-R
コントローラ付き	PC30-06A-0200A-R-TH-R/M40D00D2F3

PC形番構成 (モータ無し、モータドライバ付き)

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC40H	08C	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC40H	06D	0050 : 50mm	A	D : 下	モータ無しの場合	U : 上側
PC50	08C	?		L : 左	0M : モータ無し	L : 左側
PC60	10E	0400 : 400mm		R : 右	0Y : モータ無し	R : 右側
PC60H	10F				0S : モータ無し	
PC80L	12G				0R : モータ無し	
PC80	20H				0K : モータ無し	
PC80H	20J				モータドライバ付きの場合	
PC100					ブレーキ無し	
PC120					ブレーキ付き	

リード、減速比を表す記号になります。形番別適用モータ(制御機器)一覧(→8章007)より選択してください。

適用モータを表す記号になります。記号末尾の「M」、「Y」、「S」、「R」、「K」はモータメカを示します。M : 三菱電機株、Y : 株安川電機株、S : 山洋電気株、R : オムロン株、K : 株キーンエンス製

モータ無しをご希望の場合
「0M」、「0Y」、「0S」、「0R」、「0K」の中から記号を選択してください。
形番別適用モータを取付けるための部品(モータ取付板、メカロック、プーリ)を付属します。

モータドライバ付きをご希望の場合
形番別適用モータ(制御機器)一覧(→8章007)より記号を選択してください。
下記、組合せ一覧よりモータ定格出力をご参照ください。
PC本体にドライバと各種ケーブル(5m)が添付されます。
株キーンエンス製モータドライバ付きをご希望の場合は、株キーンエンスと打合せをしてください。

※株キーンエンス製の場合は、モータをご支給ください。
サーボアンプと各種ケーブルは添付されず、モータ取付けのみとなります。

⑥適用モータ(制御機器種類)で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

組合せ一覧

形番 ①	リード、 減速比 ②	ストローク ③	設計 記号 ④	モータ定格出力	
				ブレーキ無し	ブレーキ付き
⑥					
PC40H	08C	0050～ 0250	A	M100M : 1kW	M100BM : 1kW
				M085Y : 0.85kW	M085BY : 0.85kW
				M120S : 1.2kW	M120BS : 1.2kW
				M100R : 1kW	M100BR : 1kW
				M085K : 0.85kW	M085BK : 0.85kW
PC50	06D			M150M : 1.5kW	M150BM : 1.5kW
				M130Y : 1.3kW	M130BY : 1.3kW
				M180S : 1.8kW	M180BS : 1.8kW
				M150R : 1.5kW	M150BR : 1.5kW
				M130K : 1.3kW	M130BK : 1.3kW
PC60	10E			M200M : 2kW	M200BM : 2kW
				M180Y : 1.8kW	M180BY : 1.8kW
				M200S : 2kW	M200BS : 2kW
				M200R : 2kW	M200BR : 2kW
				M180K : 1.8kW	M180BK : 1.8kW
PC60H	10F			M350M : 3.5kW	M350BM : 3.5kW
		M290Y : 2.9kW	M290BY : 2.9kW		
		M350S : 3.5kW	M350BS : 3.5kW		
		M400R : 4kW	M400BR : 4kW		
		M290K : 2.9kW	M290BK : 2.9kW		

形番 ①	リード、 減速比 ②	ストローク ③	設計 記号 ④	モータ定格出力		
				ブレーキ無し	ブレーキ付き	
⑥						
PC80L	12G	0050～ 0250	A	M500M : 5kW	M500BM : 5kW	
				M440Y : 4.4kW	M440BY : 4.4kW	
				M450S : 4.5kW	M450BS : 4.5kW	
				M500R : 5kW	M500BR : 5kW	
				M440K : 4.4kW	M440BK : 4.4kW	
PC80		M700M : 7kW		M700BM : 7kW		
		M550Y : 5.5kW		M550BY : 5.5kW		
		M550S : 5.5kW		M550BS : 5.5kW		
		M450R : 4.5kW		M450BR : 4.5kW		
		PC80H		M420M : 4.2kW	M420BM : 4.2kW	
M750Y : 7.5kW				M750BY : 7.5kW		
M750S : 7.5kW				M750BS : 7.5kW		
M750R : 7.5kW				M750BR : 7.5kW		
PC100				20H	0200 0400	M1100M : 11kW
		M1100Y : 11kW				M1100BY : 11kW
		M1100S : 11kW				M1100BS : 11kW
PC120	20J	M1500M : 15kW	M1500BM : 15kW			
		M1500Y : 15kW	M1500BY : 15kW			
		M1500S : 15kW	M1500BS : 15kW			

形番構成例

モータ無し	PC40H-08C-0200A-R-0M
モータ付き	PC40H-08C-0200A-R-M100M-R

- 1章-コンパクトシリーズ
- 2章-ユニバーサルシリーズ
- 3章-エコノミーシリーズ
- 4章-クリーンシリーズ
- 5章-多軸シリーズ
- 6章-コンパクトシリーズ
- 7章-リニアモーターシリーズ
- 8章-プレスシリーズ
- 9章-精密シリーズ

形番別適用モータ(制御機器)一覧

形番、リード、減速比	記号※1	サーボモータ	サーボアンプ/サーボバック /サーボドライバ	エンコーダケーブル(5m)	モータケーブル(5m)	ブレーキケーブル(5m)	外付再生抵抗器 外付ダイナミックブレーキ	
PC30-06A	M040M	HG-KR43	MR-J4-40A	MR-J3ENCBL5M-A1-L	MR-PWS1CBL5M-A1-L	—	—	
	M040BM	HG-KR43B				MR-BKS1CBL5M-A1-L	—	
	M040Y	SGM7J-04A F A21				JZSP-C7M20F-05-E	—	
	M040BY	SGM7J-04A F A2C	SGD7S-2R8A00A	JZSP-C7PI0D-05-E	JZSP-C7M23F-05-E※2	—		
	M040S	R2AA06040FXHC0	RS1L03AC	RS-CA3-05-R	RS-CM3-05-R	—		
	M040BS	R2AA06040FCHC0	—	—	RS-CB3-05-R	—		
	M040R	R88M-K40030T	—	—	—	—		
	M040BR	R88M-K40030T-B	R88D-KT04H	R88A-CRKA005C	R88A-CAKA005S	R88A-CAKA005B	—	
	M040K	SV2-M040AS	—	—	—	—		
	M040BK	SV2-B040AS	SV2-040L2	SV2-E5	SV2-C5B	SV2-D5B	—	
PC40-06B	M075M	HG-KR73	MR-J4-70A	MR-J3ENCBL5M-A1-L	MR-PWS1CBL5M-A1-L	—	—	
	M075BM	HG-KR73B				MR-BKS1CBL5M-A1-L	—	
	M075Y	SGM7J-08A F A21				JZSP-C7M30F-05-E	—	
	M075BY	SGM7J-08A F A2C	SGD7S-5R5A00A	JZSP-C7PI0D-05-E	JZSP-C7M33F-05-E※2	—		
	M075S	R2AA08075FXHC0	RS1L03AC	RS-CA3-05-R	RS-CM3-05-R	—		
	M075BS	R2AA08075FCHC0	—	—	RS-CB3-05-R	—		
	M075R	R88M-K75030T	R88D-KT08H	R88A-CRKA005C	R88A-CAKA005S	—		
	M075BR	R88M-K75030T-B	—	—	R88A-CAKA005B	—		
	M075K	SV2-M075AS	—	—	—	—		
	M075BK	SV2-B075AS	SV2-075L2	SV2-E5	SV2-C5C	SV2-D5C	—	
PC40H-08C	M100M	HG-SR102	MR-J4-100A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF3-A-5※3	—	—	
	M100BM	HG-SR102B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M085Y	SGM7G-09A F A21				JZSP-UVA101-05-E※4	—	
	M085BY	SGM7G-09A F A2C	SGD7S-7R6A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA131-05-E※5	—		
	M120S	R2AA13120BXHC0	RS1L03AC	AL-00918637-05	AL-00918631-05	—		
	M120BS	R2AA13120BCHC0	—	—	AL-00918632-05	—		
	M100R	R88M-K1K020T	—	—	R88A-CAGB005S	—		
	M100BR	R88M-K1K020T-B	R88D-KT10H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005B※2	—		
	M085K	SV2-M100AS	—	—	—	—		
	M085BK	SV2-B100AS	SV2-100L2	SV-E5A	SV-C5D	SV-D5D	—	
PC50-06D	M150M	HG-SR152	MR-J4-200A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF3-A-5※3	—	—	
	M150BM	HG-SR152B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M130Y	SGM7G-13A F A21				JZSP-UVA101-05-E※4	—	
	M130BY	SGM7G-13A F A2C	SGD7S-120A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA131-05-E※5	—		
	M180S	R2AA13180HXHC0	RS1A05AC	AL-00918637-05	AL-00918633-05	—		
	M180BS	R2AA13180HCHC0	—	—	AL-00918634-05	—		
	M150R	R88M-K1K520T	—	—	R88A-CAGB005S	—		
	M150BR	R88M-K1K520T-B	R88D-KT15H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005B※2	—		
	M130K	SV2-M150AS	—	—	—	—		
	M130BK	SV2-B150AS	SV2-150L2	SV-E5A	SV-C5D	SV-D5D	—	
PC60-10E	M200M	HG-SR202	MR-J4-200A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF5-A-5※3	—	—	
	M200BM	HG-SR202B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M180Y	SGM7G-20A F A21				JZSP-UVA301-05-E※4	—	
	M180BY	SGM7G-20A F A2C	SGD7S-180A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA331-05-E※5	—		
	M200S	R2AA13200LXHC0	RS1A05AC	AL-00918637-05	AL-00918633-05	—		
	M200BS	R2AA13200LCHC0	—	—	AL-00918634-05	—		
	M200R	R88M-K2K020T	—	—	R88A-CAGB005S	—		
	M200BR	R88M-K2K020T-B	R88D-KT20H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005B※2	—		
	M180K	SV2-M200AS	—	—	—	—		
	M180BK	SV2-B200AS	SV2-200L2	SV-E5A	SV-C5E	SV-D5D	—	
PC60H-10F	M350M	HG-SR352	MR-J4-350A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF6-A-5※3	—	—	
	M350BM	HG-SR352B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M290Y	SGM7G-30A F A21				JZSP-UVA701-05-E※4	—	
	M290BY	SGM7G-30A F A2C	SGD7S-330A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA731-05-E※5	—		
	M350S	R2AA18350LXHC0※6	RS1A10AC	AL-00918637-05	AL-00918635-05	—		
	M350BS	R2AA18350LCHC0※6	—	—	AL-00918636-05	—		
	M400R	R88M-K4K020T	—	—	R88A-CAGD005S	—		
	M400BR	R88M-K4K020T-B	R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005B※2	—		
	M290K	SV2-M300AS	—	—	—	—		
	M290BK	SV2-B300AS	SV2-500L2	SV-E5A	SV-C5F	SV-D5D	—	
PC80L-12G	M500M	HG-SR502	MR-J4-500A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF6-A-5※3	—	—	
	M500BM	HG-SR502B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M440Y	SGM7G-44AFA21				JZSP-UVA701-05-E※4	—	
	M440BY	SGM7G-44AFA2C	SGD7S-330A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA731-05-E※5	—		
	M450S	R2AA18450HXHC0	RS1A15AC	AL-00918637-05	AL-00918635-05	—		
	M450BS	R2AA18450HCHC0	—	—	AL-00918636-05※2	—		
	M500R	R88M-K5K020T	—	—	R88A-CAGD005S	—		
	M500BR	R88M-K5K020T-B	R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005B※2	—		
	M440K	SV2-M500AS	—	—	—	—		
	M440BK	SV2-B500AS	SV2-500L2	SV-E5A	SV-C5F	SV-D5D	—	
PC80-12G	M700M	HG-SR702	MR-J4-700A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF8-A-5※3	—	—	
	M700BM	HG-SR702B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M550Y	SGM7G-55AFA21				JZSP-UVA701-05-E※4	—	
	M550BY	SGM7G-55AFA2C	SGD7S-470A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA731-05-E※5	—		
	M550S	R2AA18550HXHC0	RS1A30AC	AL-00918637-05	AL-00918629-05	—		
	M550BS	R2AA18550HCHC0	—	—	AL-00918630-05	—		
	M450R	R88M-K4K510T	—	—	R88A-CAGD005S	—		
	M450BR	R88M-K4K510T-B	R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005B※2	—		
	M420M	HG-SR421	—	—	—	—		
	M420BM	HG-SR421B	MR-J4-500A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF8-A-5※3	SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
PC80H-12G	M750Y	SGM7G-75AFA21	SGD7S-550A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA701-05-E※4	—	JUSP-RA05-E※7	
	M750BY	SGM7G-75AFA2C				JZSP-UVA731-05-E※5		—
	M750S	R2AA18750HXHC0				—		—
	M750BS	R2AA18750HCHC0	RS1A30AC	AL-00918637-05	AL-00918629-05	AL-00918630-05	REGIST-1000W6R7B※7	
	M450R	R88M-K4K510T	—	—	R88A-CAGD005S	—		
	M450BR	R88M-K4K510T-B	R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005B※2	—		
	M420M	HG-SR421	MR-J4-500A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVPM-J3HF8-A-5※3	—	—	
	M420BM	HG-SR421B				SVPM-J3HF2B-A-5※3	—	
	M750Y	SGM7G-75AFA21				—	—	
	M750BY	SGM7G-75AFA2C	—	—	—	—		
M750S	R2AA18750HXHC0	SGD7S-550A00A	JZSP-CVP01-05-E	JZSP-UVA731-05-E※5	—	JUSP-RA05-E※7		
M750BS	R2AA18750HCHC0				—			
M750R	R88M-K7K515T				—			
M750BR	R88M-K7K515T-B	R88D-KT75H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGE005S	R88A-CAGE005B	—		

形番別適用モータ(制御機器)一覧つづき

形番、リード、減速比	記号 ^{※1}	サーボモータ	サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ	エンコーダケーブル(5m)	モータケーブル(5m)	ブレーキケーブル(5m)	外付回生抵抗器 外付ダイナミックブレーキ
PC100-20H	M1100M	HG-JR11K1M	MR-J4-11KA	MR-ENECBL5M-H-MTH	SC-PWC3CBL5M-LL ^{※5}	—	DBU-11K ^{※6}
	M1100BM	HG-JR11K1MB				SC-BKCCBL5M-L ^{※5}	
	M1100Y	SGM7G-1AAFA21	SGD7S-590A00A	JZSP-CVP01-05-E ^{※2}	JZSP-UVAB01-05-E ^{※2}	—	JUSP-RA05-E ^{※4}
	M1100BY	SGM7G-1AAFA2C				JZSP-UVAB31-05-E ^{※3}	
	M1100S	R2AA2211KBXHC0	RS1A30AC	AL-00918637-05	AL-00918629-05	—	REGIST-1000W6R7B ^{※4}
PC120-20J	M1100BS	R2AA2211KBCHC0				AL-00918630-05	
	M1500M	HG-JR15K1M	MR-J4-15KA	MR-ENECBL5M-H-MTH	SC-PWC3CBL5M-LL ^{※5}	—	DBU-15K ^{※6}
	M1500BM	HG-JR15K1MB				SC-BKCCBL5M-L ^{※5}	
	M1500Y	SGM7G-1EAFA21	SGD7S-780A00A	JZSP-CVP01-05-E ^{※2}	JZSP-UVAB01-05-E ^{※2}	—	JUSP-RA05-E ^{※4}
	M1500BY	SGM7G-1EAFA2C				JZSP-UVAB31-05-E ^{※3}	
	M1500S	R2AA2215KBXHC0	RS1A30AC	AL-00918637-05	AL-00918629-05	—	REGIST-1000W6R7B ^{※4}
	M1500BS	R2AA2215KBCHC0				AL-00918630-05	

※1 記号末尾の「M」、「Y」、「S」はモーターメカを示します。M：三菱電機株式会社、Y：(株)安川電機株式会社、S：山洋電気株式会社

※2 安川コントロール株式会社

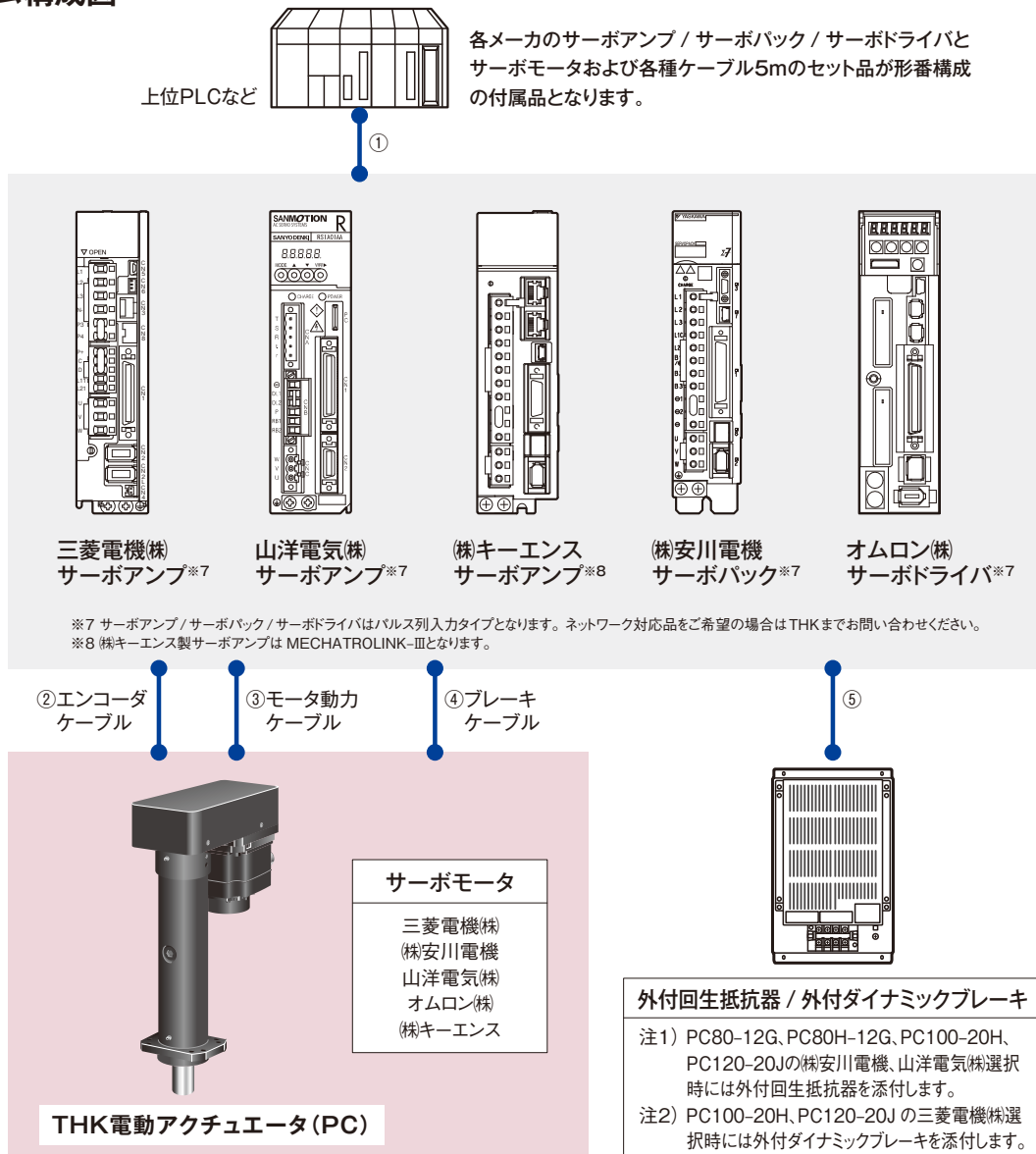
※3 モーターケーブルとブレーキケーブルのセット形番：安川コントロール株式会社

※4 サーボアンプ/サーボバックに回生抵抗器が内蔵されていないため、外付回生抵抗器が必要です。

※5 三菱電機システムサービス株式会社

※6 サーボアンプにダイナミックブレーキが内蔵されていないため、外付ダイナミックブレーキが必要です。

システム構成図



ケーブル番号	使用箇所	ケーブル手配	長さ
①	PLC～サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ	貴社にてご用意ください。	—
②	サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します ^{※9} 。	5m
③	サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します ^{※9} 。	5m
④	サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します ^{※9} 。	5m
⑤	サーボアンプ/サーボバック/サーボドライバ～外付回生抵抗器/外付ダイナミックブレーキ	貴社にてご用意ください。	—

※9 (株)キーエンス製の場合は、サーボアンプと各種ケーブルは添付されません。

PCT20/PCT20R

モータ無し仕様
TLC仕様



形番構成

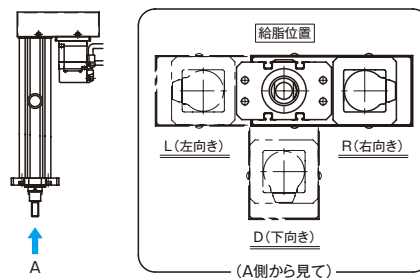
形番	リード、減速比	ストローク	オプション	モータ有無/ 制御機器種類	モータ ブラケット	モータ軸 固定方法	モータケーブル 向き	モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル 種類、長さ
PCT20R	06N	0200	R	TL	(選択不要) ^①	D	R	M05	D00	DC	F3
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨	⑩	⑪	⑫
PCT20	06N	0050 : 50mm } 0200 : 200mm	直結の場合 N : 直結 折返しの場合 D : 下 L : 左 R : 右	0 : モータ無し TL : ドライバントローラTLC 「TL」を選択した場合は、 別途コントローラの手配 が必要です。 →6章002	A1 K1	直結の場合 無記号 折返しの場合 D : 平取り K : キー S : クランプ	U : 上側 D : 下側 L : 左側 R : 右側	M05 : 50W M05B : 50W ブレーキ付き	D00 : モータ側 R00 : 反モータ側	DC : DC24V	F3 : 固定用 3m F5 : 固定用 5m FA : 固定用10m H3 : 高屈曲 3m H5 : 高屈曲 5m HA : 高屈曲10m
[R]はモータ折返しを表します。											
①形番で「PCT20R」を選択した場合は「N」を選択できません。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1 ⑤モータ有無/制御機器種類で「TL」を選択した場合、選択不要です。											
⑤モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。 ※1											

コントローラ仕様

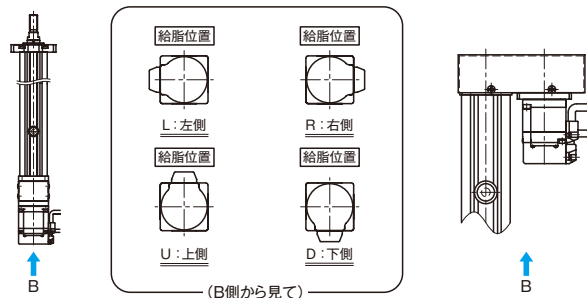
制御機器種類			TLC
モータ定格出力[W]			50
ボールねじリード[mm]			6
定格推力 ^{*2} [N]			133
瞬時最大推力 ^{*3} [N]			402
電磁ブレーキ保持力[N]			133
定格速度 ^{*4} [mm/s]			300
繰り返し位置決め精度[mm]			±0.01
ロスモーション[mm]			0.1
ロッド不回転精度[°]			±1
最大可搬質量 ^{*5} [kg]	加減 速度	水平	0.3G
		垂直	0.3G
走行寿命 ^{*6} [km]			5,000
標準グリス			THK AFB-LFグリス

※2 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※3 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※4 定格速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※5 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※6 走行寿命は下記条件の場合の理論値です。
条件：最大可搬質量を負荷（LMガイドを併用）、定格速度、加減速度0.3G

④オプション（モータ折返し）



⑧モータケーブル向き



注3) 折返しの場合、ケーブル向き本体側は不可となります。

モータブラケット、モータ軸固定方法対応表

■直結

モータ種類	メーカー	シリーズ	モータ形番	モータ定格出力 [W]	モータブラケット	適用カップリング
A C サイポモータ	株安川電機	Σ-7	SGMJ7-A5	50	A1	SFC-025DA2-8B-8B (三木プーリ)
			SGM7A-A5			
	三菱電機株	MELSERVO	J4			
			HG-KR053			
			HG-MR053			
	多摩川精機株	TBL-II	TS4602			
		TBL-IV	TSM3102			
	オムロン株	OMNUC	G5			
PCT 20	山洋電気株	SANMOTION R	R2 JA04005	50	K1	XGT2-25C-8-8 (NBK)
	株キーエンス	SV2	SV2-M005			
	パナソニック株	MINAS	A6			
			MSMF5A			

■折返し

モータ種類	メーカー	シリーズ	モータ形番	モータ定格出力 [W]	モータブラケット
A C サイポモータ	株安川電機	Σ-7	SGMJ7-A5	50	A1D、A1K、A1S
			SGM7A-A5		A1D、A1K、A1S
	三菱電機株	MELSERVO	J4		A1D、A1K、A1S
			HG-KR053		A1D、A1K、A1S
			HG-MR053		A1D、A1K、A1S
	多摩川精機株	TBL-II	TS4602		A1D、A1K、A1S
		TBL-IV	TSM3102		A1D、A1K、A1S
	オムロン株	OMNUC	G5		A1D、A1K、A1S
PCT 25	山洋電気株	SANMOTION R	R2 JA04005	50	A1D、A1K、A1S
	株キーエンス	SV2	SV2-M005		A1K、A1S
	パナソニック株	MINAS	A6		K1D、K1K、K1S
			MSMF5A		K1D、K1K、K1S

注1) 上記以外のモータを取付ける際はTHKまでお問い合わせください。
注2) 表中のモータ形番は形番の一部を表しております。形番について詳しくは、各モータメーカーのカatalogをご参照ください。

基本仕様

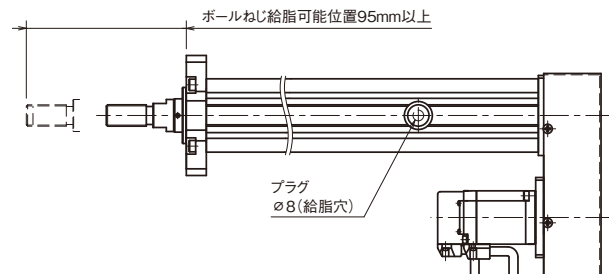
モータ定格出力[W]			50
ボール ねじ部	ねじ軸径[mm]		φ8
	ボールねじリード[mm]		6
	基本動定格荷重Ca[N]		1950
	基本静定格荷重Coa[N]		3510
	谷径[mm]		φ6.872
	ボール中心径[mm]		φ8.4
軸受部 (固定側)	アキシャル 方向	基本動定格荷重Ca[N]	8000
		静的許容荷重Poa[N]	3240
起動トルク※7[N・cm]			1.6
最大入力トルク[N・m]			0.48

※7 プーリ、タイミングベルトは含まれておりません。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

メンテナンス

標準グリス：AFB-LF

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



折返し部詳細

モータ定格出力 [W]	50
タイミングベルト形番	196-2GT-6
メーカー	ゲイツ・ユニッタ・アジア株
取付張力 [N]	15.8~19.8
ベルト単位質量 [g/mm幅×m長]	1.6
ベルト幅 [mm]	6
軸間距離 [mm]	54

サーボモータ 50W ロッド外径 20mm モータ直結 モータ折返し 定格推力 133N 瞬時最大推力 402N ストローク MAX 200mm

1章・コンパクトシリーズ

2章・ユニバーサルシリーズ

3章・エコノミーシリーズ

4章・スクリーンズシリーズ

5章・多軸シリーズ

6章・コンパクトシリーズ

7章・リニアモーターシリーズ

8章・ブレースシリーズ

9章・精密シリーズ

PCT 20

PCT 25

PC 30

PC 40

PC 50

PC 60

PC 80

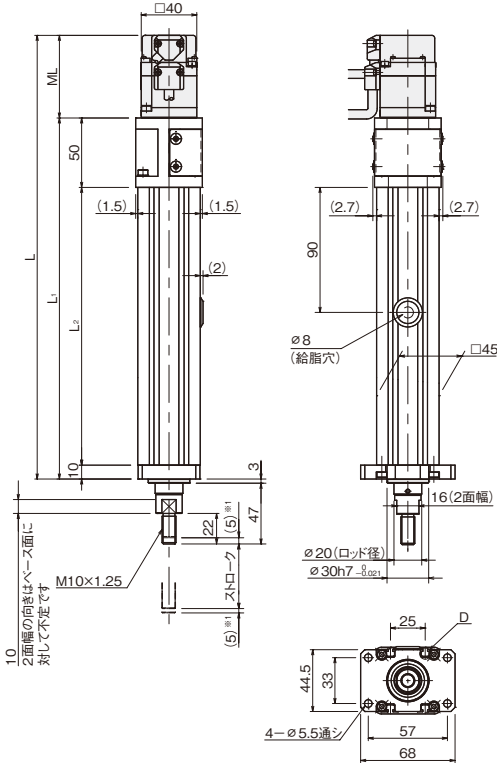
PC 100

PC 120

寸法

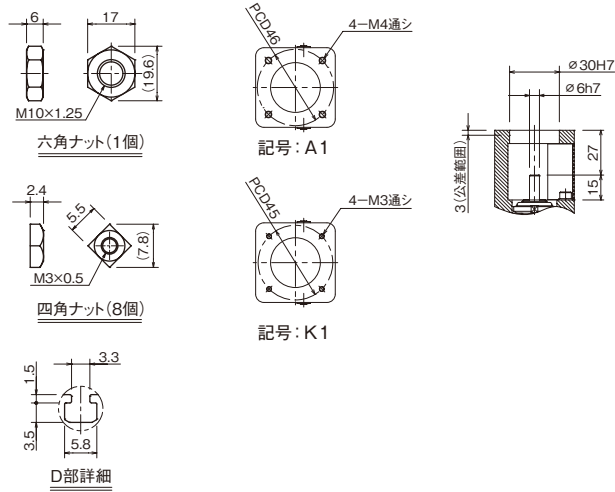
直結

本図はモータ直結タイプにてモーターケーブル向き：右側(R)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。

モータブラケット



寸法表

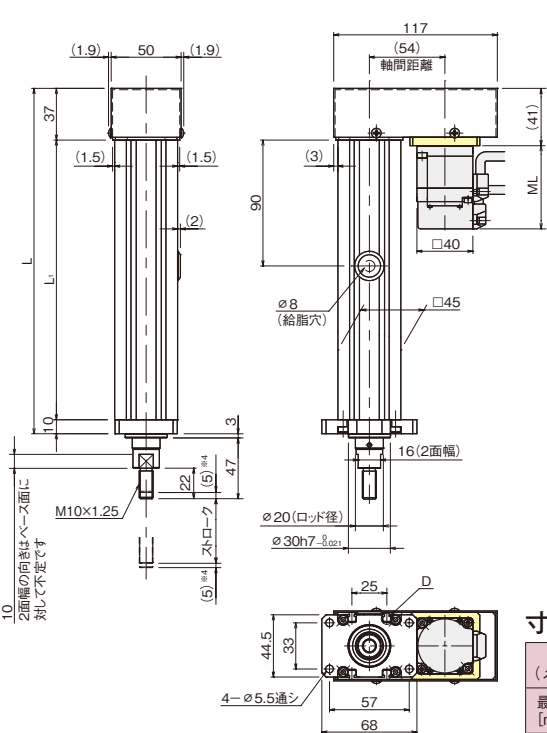
ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)	50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)
最高速度 ^{※2} [mm/s]	300			230
寸法 ^{※3} [mm]				
L	319.5(355.1)	369.5(405.1)	419.5(455.1)	469.5(505.1)
L ₁	260	310	360	410
L ₂	200	250	300	350
ML	59.5(95.1)			
質量 ^{※3} [kg]				
モータ無し	1.4	1.6	1.8	2.1
モータ付き	1.9(2.1)	2.1(2.3)	2.3(2.5)	2.5(2.7)

※2 最高速度は、モータの回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

※3 ()内はブレーキ付きの値です。

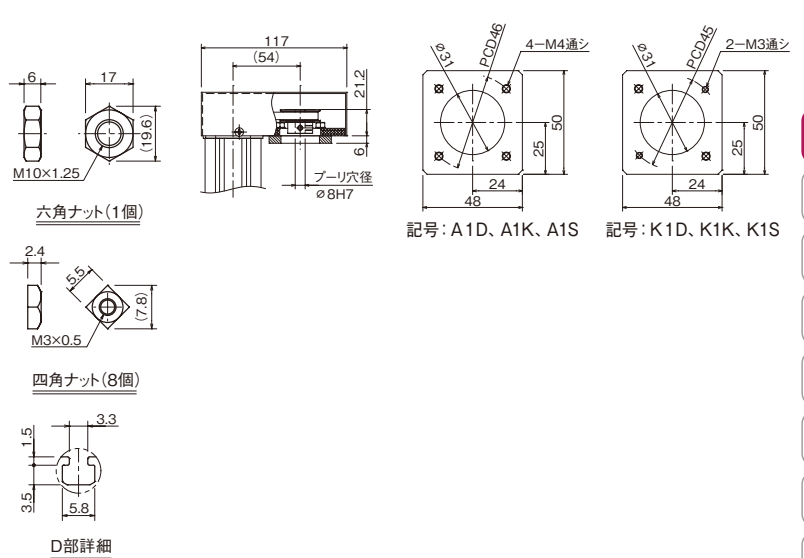
折返し

本図はモータ折返しタイプにてモーターケーブル向き：右側(R)の図です。



※4 メカストップまでのストロークです。

モータブラケット



寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)	50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)
最高速度 ^{※5} [mm/s]	300			230
寸法 ^{※6} [mm]				
L	247	297	347	397
L ₁	200	250	300	350
ML	59.5(95.1)			
質量 ^{※6} [kg]				
モータ無し	1.6	1.8	2	2.2
モータ付き	2(2.2)	2.2(2.4)	2.4(2.6)	2.6(2.8)

※5 最高速度は、モータの回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

※6 ()内はブレーキ付きの値です。

PCT25/PCT25R

モータ無し仕様
THC仕様



形番構成

形番	リード・減速比	ストローク	オプション	モータ有無/制御機器種類	モータブラケット	モータ軸固定方法	モータケーブル向き	モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル種類・長さ
PCT25R	04N	0200	R	TH	(選択不要) ^{*1}	D	R	M20	D00	D2	F3
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦	⑧	⑨	⑩	⑪	⑫
PCT25 PCT25R	04N 06N	0050: 50mm 0300: 300mm	直結の場合 N: 直結 折返しの場合 D: 下 L: 左 R: 右	0: モータ無し TH: ドライバントローラTHC [TH]を選択した場合は、別途コントローラの手配が必要です。 →6章002	A1 A2 K1 K2 B1 B2	直結の場合 無記号 折返しの場合 D: 平取り K: キー S: クランプ	U: 上側 D: 下側 L: 左側 R: 右側	M10: 100W M10B: 100Wブレーキ付き M20: 200W M20B: 200Wブレーキ付き	D00: モータ側 R00: 反モータ側	D1: 100V D2: 200V	F3: 固定用 3m F5: 固定用 5m FA: 固定用10m H3: 高屈曲 3m H5: 高屈曲 5m HA: 高屈曲10m

⑤ モータ有無/制御機器種類にて「TH」を選択した場合、⑨～⑫の指定が必要です。

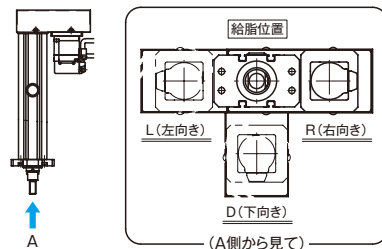
⑤ モータ有無/制御機器種類で「0」を選択した場合、選択必須です。
※1 ⑤ モータ有無/制御機器種類で「TH」を選択した場合、選択不要です。

コントローラ仕様

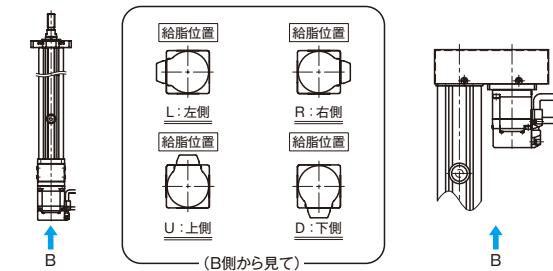
制御機器種類	THC			
モータ定格出力 [W]	100		200	
ボールねじリード [mm]	4	6	4	6
定格推力 ^{*2} [N]	400	266	804	536
瞬時最大推力 ^{*3} [N]	1194	796	2400	1600
電磁ブレーキ保持力 [N]	400	266	804	536
定格速度 ^{*4} [mm/s]	200	300	200	300
繰り返し位置決め精度 [mm]	±0.01			
ロストモーション [mm]	0.1			
ロッド回転精度 [°]	±1			
最大可搬質量 ^{*5} [kg]	加減速度	水平	0.3G	40
	速度	垂直	0.3G	10
走行寿命 ^{*6} [km]	5,000			
標準グリース	THK AFB-LF グリース			

※2 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※3 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※4 定格速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※5 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※6 走行寿命は下記条件の場合の理論値です。
条件: 最大可搬質量を負荷 (LMガイドを併用)、定格速度、加減速度0.3G

④ オプション (モータ折返し)



⑧ モータケーブル向き



注3) 折返しの場合、ケーブル向き本体側は不可となります。

モータブラケット、モータ軸固定方法対応表

直結							
モータ種類	メーカー	シリーズ		モータ形番	モータ定格出力 [W]	モータブラケット	適用カップリング
A C サイポモータ	株式会社 三菱電機	Σ-7		SGM7J-01 SGM7A-01	100	A1	SFC-025DA2-8B-8B (三木ブリー)
	三菱電機株	MELSERVO	J4	HG-KR13 HG-MR13			
	多摩川精機株	TBL-iⅡ		TS4603			
		TBL-iⅣ		TSM3104			
	オムロン株	OMNUC	G5	R88M-K10030			
	山洋電気株	SANMOTION R		R2□A04010			
	株キーエンス	SV2		SV2-M010			
	株式会社 三菱電機	Σ-7		SGM7J-02 SGM7A-02	200	A2	SFC-030DA2-8B-14B (三木ブリー)
	三菱電機株	MELSERVO	J4	HG-KR23 HG-MR23			
	多摩川精機株	TBL-iⅡ		TS4607			
	TBL-iⅣ		TSM3202				
山洋電気株	SANMOTION R		R2□A06020				
株キーエンス	SV2		SV2-M020				
ステッピングモータ	パナソニック株	MINAS	A6	MSMF01	100	K1	SFC-025DA2-8B-8B (三木ブリー) XGT2-25C-8-8 (NBK)
	オムロン株	OMNUC	G5	R88M-K20030	200	K2	SFC-025DA2-8B-11B (三木ブリー) XGT2-25C-8-11 (NBK)
	パナソニック株	MINAS	A6	MSMF02			
	オリエンタルモーター株	a ステップ		AZ6*, AR6*		B1	SFC-025DA2-8B-10B (三木ブリー) XGT2-25C-8-10 (NBK)
	5相	CVK	PKP56* (PKP569FM*を除く)		B1	SFC-025DA2-8B-8B (三木ブリー)	
	2相		PKP26*		B2	XGT2-25C-8-8 (NBK)	

注1) 上記以外のモータを取付ける際はTHKまでお問い合わせください。
注2) 表中のモータ形番は形番の一部を表しております。形番について詳しくは、各モータメーカーのカatalogをご参照ください。

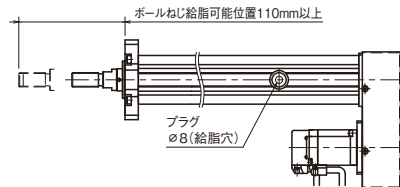
基本仕様

モータ定格出力 [W]			100		200	
ボール ねじ部	ねじ軸径 [mm]		φ14	φ12	φ14	φ12
	ボールねじリード [mm]		4	6	4	6
	基本動定格荷重Ca [N]		6600	4910	6600	4910
	基本静定格荷重Coa [N]		12300	9600	12300	9600
	谷径 [mm]		φ11.5	φ9.872	φ11.5	φ9.872
	ボール中心径 [mm]		φ14.4	φ12.65	φ14.4	φ12.65
軸受部 (固定側)	アキシャル 方向	基本動定格荷重Ca [N]	13800			
		静的許容荷重Poa [N]	5850			
起動トルク※7 [N・cm]			2.8	3.2	2.8	3.2
最大入力トルク※8 [N・m]			1.91 (0.95)		1.91	

※7 ブリー、タイミングベルトは含まれておりません。
※8 ()内はモータ折返しタイプを選択時に制限される値です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

メンテナンス

標準グリース: AFB-LF
ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



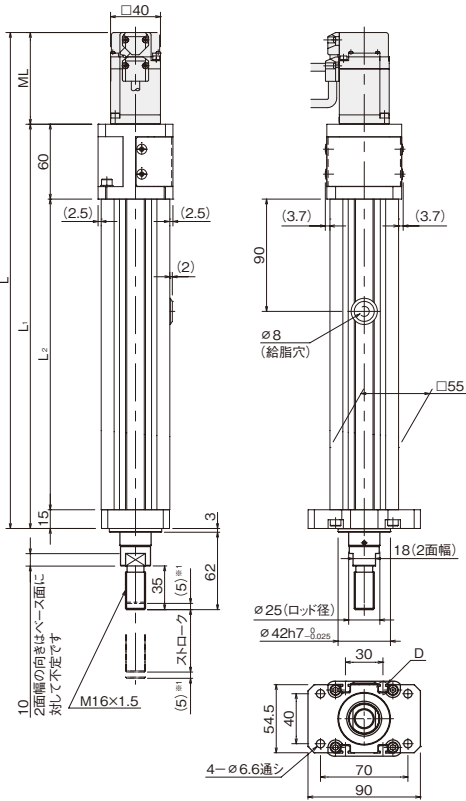
折返し部詳細

モータ定格出力 [W]	100	200
タイミングベルト形番	273-3GT-6	273-3GT-9
メーカー	ゲイツ・ユニタ・アジア株式会社	
取付力 [N]	29~36	44~55
ベルト単位質量 [g/mm幅×m長]	2.5	2.5
ベルト幅 [mm]	6	9
軸間距離 [mm]	76.5	76.5

■ 寸法

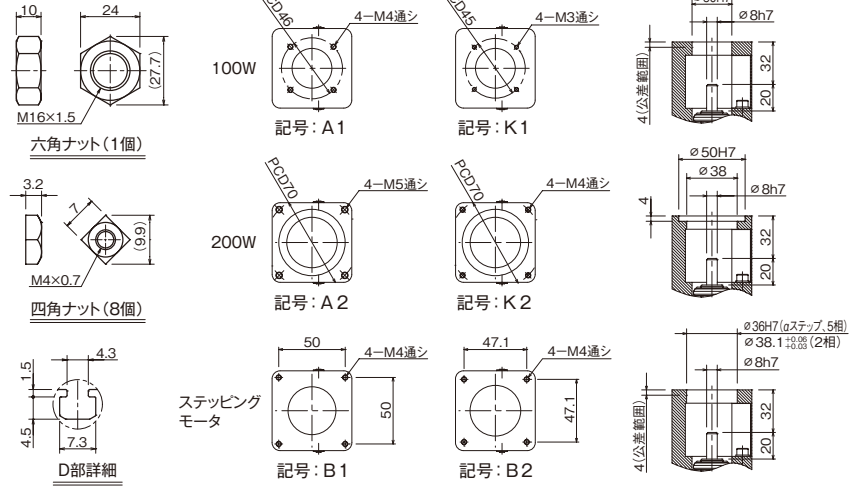
直結

本図はモータ直結タイプにてモータケーブル向き：右側(R)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。

モータブラケット



寸法表

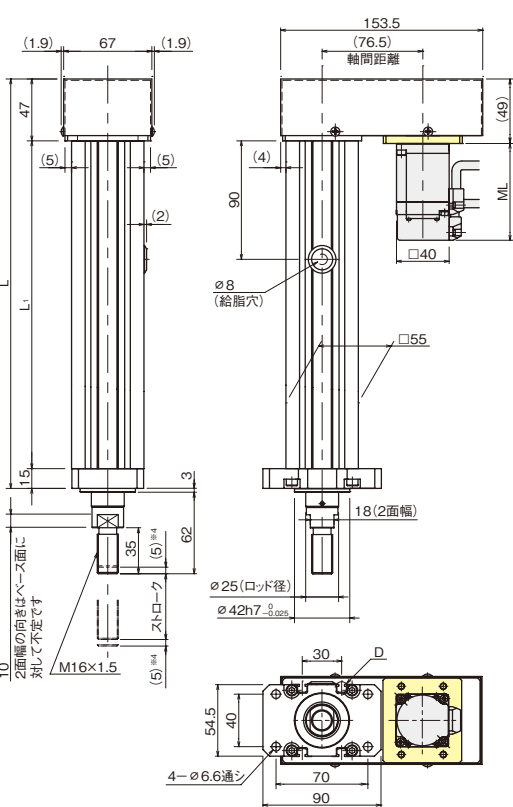
ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	300 (310)	
最高速度 ^{※2} [mm/s]	ボールねじリード：4mm	200				160	130	
	ボールねじリード：6mm	300			260	200	160	
寸法 ^{※3} [mm]	L	100W	397.5 (433.1)	447.5 (483.1)	497.5 (533.1)	547.5 (583.1)	597.5 (633.1)	647.5 (683.1)
		200W	400.1 (434.7)	450.1 (484.7)	500.1 (534.7)	550.1 (584.7)	600.1 (634.7)	650.1 (684.7)
	L ₁		324	374	424	474	524	574
			249	299	349	399	449	499
	ML	100W	73.5 (109.1)					
		200W	76.1 (110.7)					
質量 ^{※3} [kg]	モータ無し		2.8	3.2	3.5	3.8	4.2	4.5
	モータ付き	100W	3.4 (3.6)	3.7 (3.9)	4 (4.2)	4.4 (4.6)	4.7 (4.9)	5 (5.2)
		200W	3.8 (4.3)	4.1 (4.6)	4.5 (5)	4.8 (5.3)	5.1 (5.6)	5.4 (5.9)

※2 最高速度は、モータの回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

※3 ()内はブレーキ付きの値です。

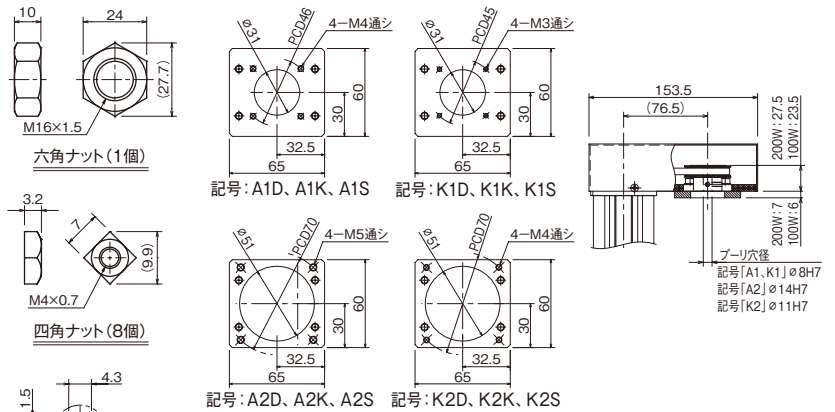
折返し

本図はモータ折返しタイプにてモータケーブル向き：右側(R)の図です。



※4 メカストッパまでのストロークです。

モータブラケット



寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	300 (310)	
最高速度 ^{※5} [mm/s]	ボールねじリード：4mm	200				160	130	
	ボールねじリード：6mm	300			260	200	160	
寸法 [mm]	L	311	361	411	461	511	561	
	L ₁	249	299	349	399	449	499	
	ML	100W	73.5(109.1)					
		200W	76.1(110.7)					
質量 ^{※6} [kg]	モータ無し	3.1	3.4	3.8	4.1	4.4	4.7	
	モータ付き	100W	3.6(3.8)	3.9(4.1)	4.3(4.5)	4.6(4.8)	4.9(5.1)	5.2(5.4)
		200W	4(4.5)	4.3(4.8)	4.7(5.2)	5(5.5)	5.3(5.8)	5.7(6.2)

※5 最高速度は、モータの回転数(3000min⁻¹)もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

※6 ()内はブレーキ付きの値です。

PC30-06A

モータ無し仕様
モータドライバ付き仕様
THC仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)
PC30	06A	0200	A	R
①	②	③	④	⑤
PC30	06A	0050 : 50mm ? : 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右

適用モータ記号構成

M	040	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー
- M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

適用モータ (制御機器種類)
TH

モータ無しの場合
0M : モータ無し
0Y : モータ無し
0S : モータ無し
0R : モータ無し
0K : モータ無し

モータドライバ付きの場合	
ブレーキ無し	ブレーキ付き
M040M : 400W	M040BM : 400W
M040Y : 400W	M040BY : 400W
M040S : 400W	M040BS : 400W
M040R : 400W	M040BR : 400W
M040K : 400W	M040BK : 400W

コントローラ付きの場合
TH : ドライバコントローラTHC

[TH]を選択した場合は、別途コントローラの手配が必要です。→6章002

モータケーブル向き
R

モータケーブル向き
U : 上側
L : 左側
R : 右側

⑥適用モータ (制御機器種類) で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

⑥適用モータにて「TH」を選択した場合、⑧～⑪の指定が必要です。			
モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル種類、長さ
⑧	⑨	⑩	⑪
M40 : 400W	D00 : モータ側	D1 : 100V	F3 : 固定用 3m
M40B : 400Wブレーキ付き		D2 : 200V	F5 : 固定用 5m
			FA : 固定用 10m
			H3 : 高屈曲 3m
			H5 : 高屈曲 5m
			HA : 高屈曲 10m

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置	下 D	左 L	右 R
記号			
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付き、コントローラ付きの場合)

モータケーブル向き	上側 U	左側 L	右側 R
記号			
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

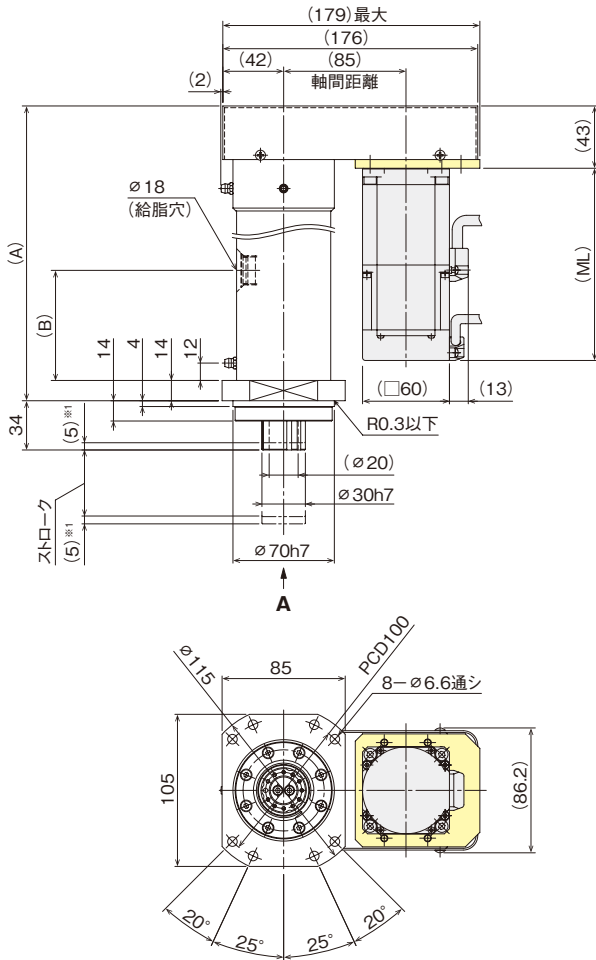
ACサーボモータ	モータ記号		TH	M040(B)M	M040(B)Y	M040(B)S	M040(B)R	M040(B)K
	メーカー		THK(株)	三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	THC : M40	HG-KR43	SGM7J-04AFA21	R2AA06040FXHC0	R88M-K40030T	SV2-M040AS
		ブレーキ付き	THC : M40B	HG-KR43B	SGM7J-04AFA2C	R2AA06040FCHC0	R88M-K40030T-B	SV2-B040AS
定格出力[kW]			0.4	0.4	0.4	0.4	0.4	0.4
ボールねじリード[mm]			6					
減速比			28/40					
定格推力 ^{※1} [kN]			1.6					
瞬時最大推力 ^{※2} [kN]			3.3					
最高速度 ^{※3} [mm/s]			210					
加減速度 ^{※4} [G]			0.3					
許容アキシャル荷重 ^{※5} [kN]	押付け方向		3.3					
	引張り方向		1.6					
繰り返し位置決め精度[mm]			±0.005					
バックラッシュ[mm]			0.02					
許容入力トルク ^{※6} [N・m]			2.6					
最大可搬質量 ^{※7} [kg]			15					
標準グリース			THK L500グリース					

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
- ※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
- ※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
- ※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
- ※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
- ※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
- ※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロードが地側)にて取付けた場合の質量です。
- 注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

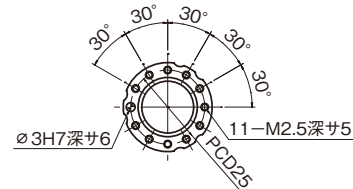
サーボモータ
400Wロッド外径
30mmモータ
折返し定格推力
1.6kN瞬時最大
推力
3.3kNストローク
MAX
250mm

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モーターケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストッパまでのストロークです。



ボールスプライン軸先端詳細 (A矢視)

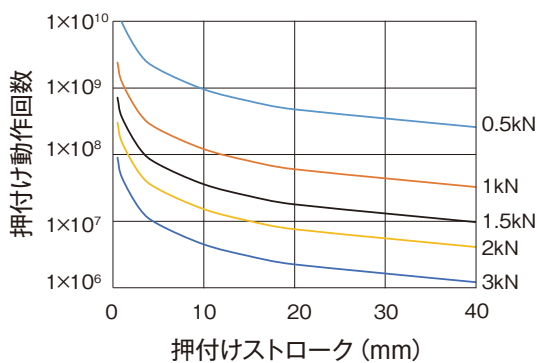
寸法表

ストローク [mm] (メカストッパ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)
寸法 [mm]	A	203.5	253.5	303.5	353.5	403.5
	B	67	80	130	180	230
	THC : M40 (M40B) ※2	98.1 (132.7)				
	M040M (M040BM) ※2※3	98.3 (135.1)				
	M040Y (M040BY) ※2※3	85.5 (126)				
	M040S (M040BS) ※2※3	95.5 (123.5)				
	M040R (M040BR) ※2※3	99 (135.5)				
質量 [kg]	M040K (M040BK) ※2※3	85.5 (126)				
	モータ無し	6.8	7.9	9	10.1	11.3
	THC : M40 (M40B) ※2	8.1 (8.6)	9.2 (9.7)	10.3 (10.8)	11.4 (11.9)	12.6 (13.1)
	M040M (M040BM) ※2※3	8.2 (8.6)	9.3 (9.7)	10.4 (10.8)	11.5 (11.9)	12.7 (13.1)
	M040Y (M040BY) ※2※3	7.9 (8.5)	9 (9.6)	10.1 (10.7)	11.2 (11.8)	12.4 (13)
	M040S (M040BS) ※2※3	8.1 (8.5)	9.2 (9.6)	10.3 (10.7)	11.4 (11.8)	12.6 (13)
	M040R (M040BR) ※2※3	8 (8.4)	9.1 (9.5)	10.2 (10.6)	11.3 (11.7)	12.5 (12.9)
	M040K (M040BK) ※2※3	7.9 (8.5)	9 (9.6)	10.1 (10.7)	11.2 (11.8)	12.4 (13)

※2 () 内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機機製、Y:株式会社川電機製、S:山洋電気機製、R:オムロン機製、K:株式会社キエンス製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

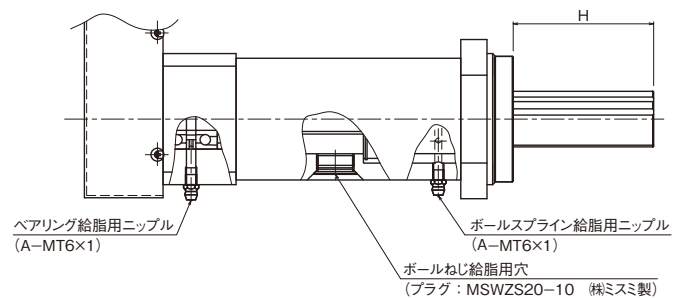
取付姿勢 : 垂直(ロッドが地側)
押付け方向 : 圧縮方向
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位: mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	65	102	102	102	103

PC40-06B

モータ無し仕様
モータドライバ付き仕様
THC仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)
PC40	06B	0200	A	R
①	②	③	④	⑤
PC40	06B	0050 : 50mm ? : 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右

適用モータ記号構成

M	075	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー
- M : 三菱電機株
Y : 株式会社電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株式会社キエンス

適用モータ (制御機器種類)
TH

モータ無しの場合
0M : モータ無し
0Y : モータ無し
0S : モータ無し
0R : モータ無し
0K : モータ無し

モータドライバ付きの場合	
ブレーキ無し	ブレーキ付き
M075M : 750W	M075BM : 750W
M075Y : 750W	M075BY : 750W
M075S : 750W	M075BS : 750W
M075R : 750W	M075BR : 750W
M075K : 750W	M075BK : 750W

コントローラ付きの場合
TH : ドライバコントローラTHC

[TH]を選択した場合は、別途コントローラの手配が必要です。→6章002

モータケーブル向き
R

モータケーブル向き
U : 上側 L : 左側 R : 右側

⑥適用モータ (制御機器種類) で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

⑥適用モータにて「TH」を選択した場合、⑧～⑪の指定が必要です。

モータ定格出力	原点方式	電源電圧	ケーブル種類、長さ
M75	D00	D2	F3

⑧	⑨	⑩	⑪
M75 : 750W M75B : 750Wブレーキ付き	D00 : モータ側	D2 : 200V	F3 : 固定用 3m F5 : 固定用 5m FA : 固定用 10m H3 : 高屈曲 3m H5 : 高屈曲 5m HA : 高屈曲 10m

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置	下 D	左 L	右 R
記号			
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付き、コントローラ付きの場合)

モータケーブル向き	上側 U	左側 L	右側 R
記号			
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

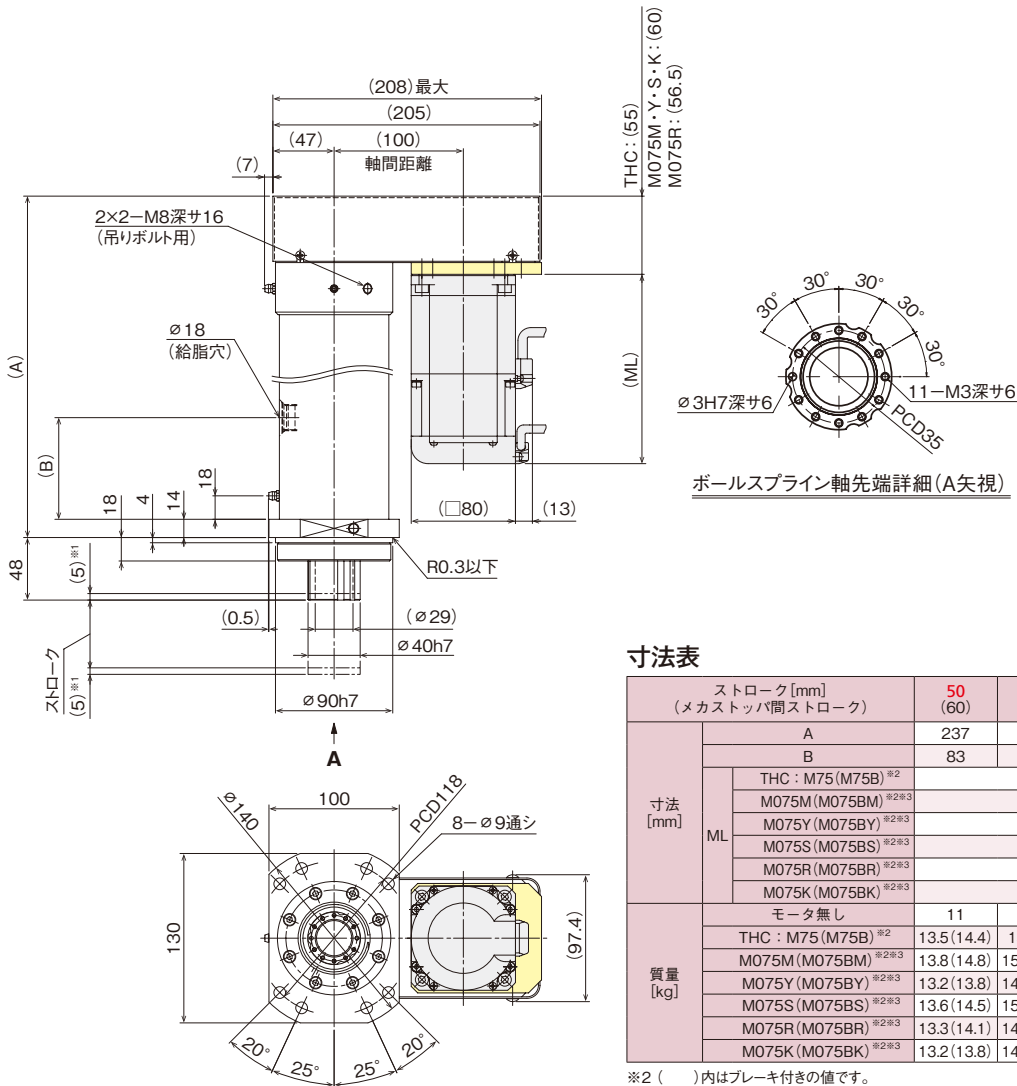
ACサーボモータ	モータ記号		TH	M075(B)M	M075(B)Y	M075(B)S	M075(B)R	M075(B)K
	メーカー		THK(株)	三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	THC：M75	HG-KR73	SGM7J-08AFA21	R2AA08075FXHC0	R88M-K75030T	SV2-M075AS
		ブレーキ付き	THC：M75B	HG-KR73B	SGM7J-08AFA2C	R2AA08076FCHC0	R88M-K75030T-B	SV2-B075AS
	定格出力[kW]		0.75	0.75	0.75	0.75	0.75	0.75
ボールねじリード[mm]			6					
減速比			32/48					
定格推力 ^{*1} [kN]			3.2					
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]			6.4					
最高速度 ^{*3} [mm/s]			200					
加減速度 ^{*4} [G]			0.3					
許容アキシャル荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向		6.4					
	引張り方向		3.2					
繰り返し位置決め精度[mm]			±0.005					
バックラッシュ[mm]			0.02					
許容入力トルク ^{*6} [N・m]			4.8					
最大可搬質量 ^{*7} [kg]			25					
標準グリース			THK L500 グリース					

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
- ※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
- ※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
- ※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
- ※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
- ※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
- ※7 最大可搬質量は、垂直姿勢 (ロッドが地側) にて取付けた場合の質量です。
- 注) ロッド部に軸方向以外に荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

サーボモータ
750Wロッド外径
40mmモータ
折返し定格推力
3.2kN瞬時最大
推力
6.4kNストローク
MAX
250mm

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モーターケーブル向き：U(上側)の図です。



寸法表

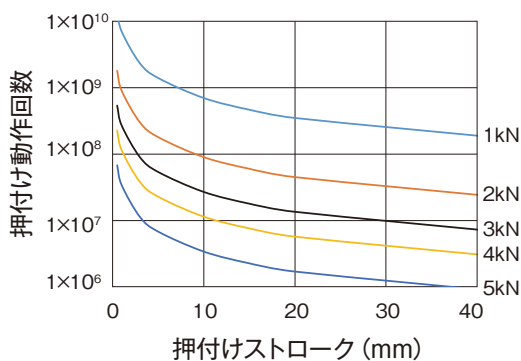
ストローク [mm] (メカストッパ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)
寸法 [mm]	A	237	287	337	387	437
	B	83	93	143	193	243
	THC : M75 (M75B) #2	108.7 (145.3)				
	M075M (M075BM) #2 #3	112 (152.3)				
	M075Y (M075BY) #2 #3	97 (144)				
	M075S (M075BS) #2 #3	107.3 (143)				
	M075R (M075BR) #2 #3	112.2 (148.2)				
質量 [kg]	M075K (M075BK) #2 #3	97 (144)				
	モータ無し	11	12.6	14.1	15.6	17.1
	THC : M75 (M75B) #2	13.5 (14.4)	15.1 (16)	16.6 (17.5)	18.1 (19)	19.6 (20.5)
	M075M (M075BM) #2 #3	13.8 (14.8)	15.4 (16.4)	16.9 (17.9)	18.4 (19.4)	19.9 (20.9)
	M075Y (M075BY) #2 #3	13.2 (13.8)	14.8 (15.4)	16.3 (16.9)	17.8 (18.4)	19.3 (19.9)
	M075S (M075BS) #2 #3	13.6 (14.5)	15.2 (16.1)	16.7 (17.6)	18.2 (19.1)	19.7 (20.6)
	M075R (M075BR) #2 #3	13.3 (14.1)	14.9 (15.7)	16.4 (17.2)	17.9 (18.7)	19.4 (20.2)
	M075K (M075BK) #2 #3	13.2 (13.8)	14.8 (15.4)	16.3 (16.9)	17.8 (18.4)	19.3 (19.9)

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機株製、Y:株式会社川電機製、S:山洋電気株製、R:オムロン株製、K:株式会社キエンス製を示します。

※1 メカストップまでのストロークです。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

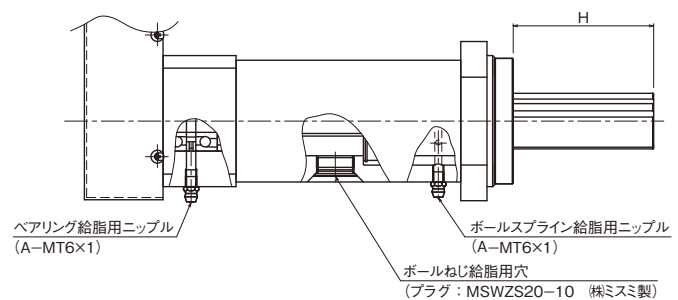
取付姿勢 : 垂直(ロッドが地側)
押付け方向 : 圧縮方向
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位: mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	75	115	115	115	115

PC40H-08C モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC40H	08C	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC40H	08C	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M100M : 1kW M085Y : 0.85kW M120S : 1.2kW M100R : 1kW M085K : 0.85kW M100BM : 1kW M085BY : 0.85kW M120BS : 1.2kW M100BR : 1kW M085BK : 0.85kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	085	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M100(B)M	M085(B)Y	M120(B)S	M100(B)R	M085(B)K
	メーカ		三菱電機㈱	㈱安川電機	山洋電気㈱	オムロン㈱	㈱キーエンス
	形番	ブレーキ無し	HG-SR102	SGM7G-09AFA21	R2AA13120BXHC0	R88M-K1K020T	SV2-M100AS
		ブレーキ付き	HG-SR102B	SGM7G-09AFA2C	R2AA13120BCHC0	R88M-K1K020T-B	SV2-B100AS
定格出力[kW]		1	0.85	1.2	1	0.85	
ボールねじリード[mm]		8					
減速比		25/44					
定格推力 ^{*1} [kN]		5.6	6.3	6.7	5.6	6.3	
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]		11.2					
最高速度 ^{*3} [mm/s]		151	113	151	150	113	
加減速度 ^{*4} [G]		0.1					
許容アキシャル荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向	11.2					
	引張り方向	5.6					
繰り返し位置決め精度[mm]		±0.005					
バックラッシュ[mm]		0.02					
許容入力トルク ^{*6} [N・m]		9.5					
最大可搬質量 ^{*7} [kg]		50					
標準グリース		THK L500グリース					

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

ロッド外径 40mm	モータ 折返し	定格推力 MAX 6.7kN	瞬時最大 推力 11.2kN	ストローク MAX 250mm
---------------	------------	----------------------	----------------------	-----------------------

1章・コンバクト

2章・ユニバサル

3章・エコノミー

4章・クリーズン

5章・多軸

6章・コンパクト

7章・リデモータ

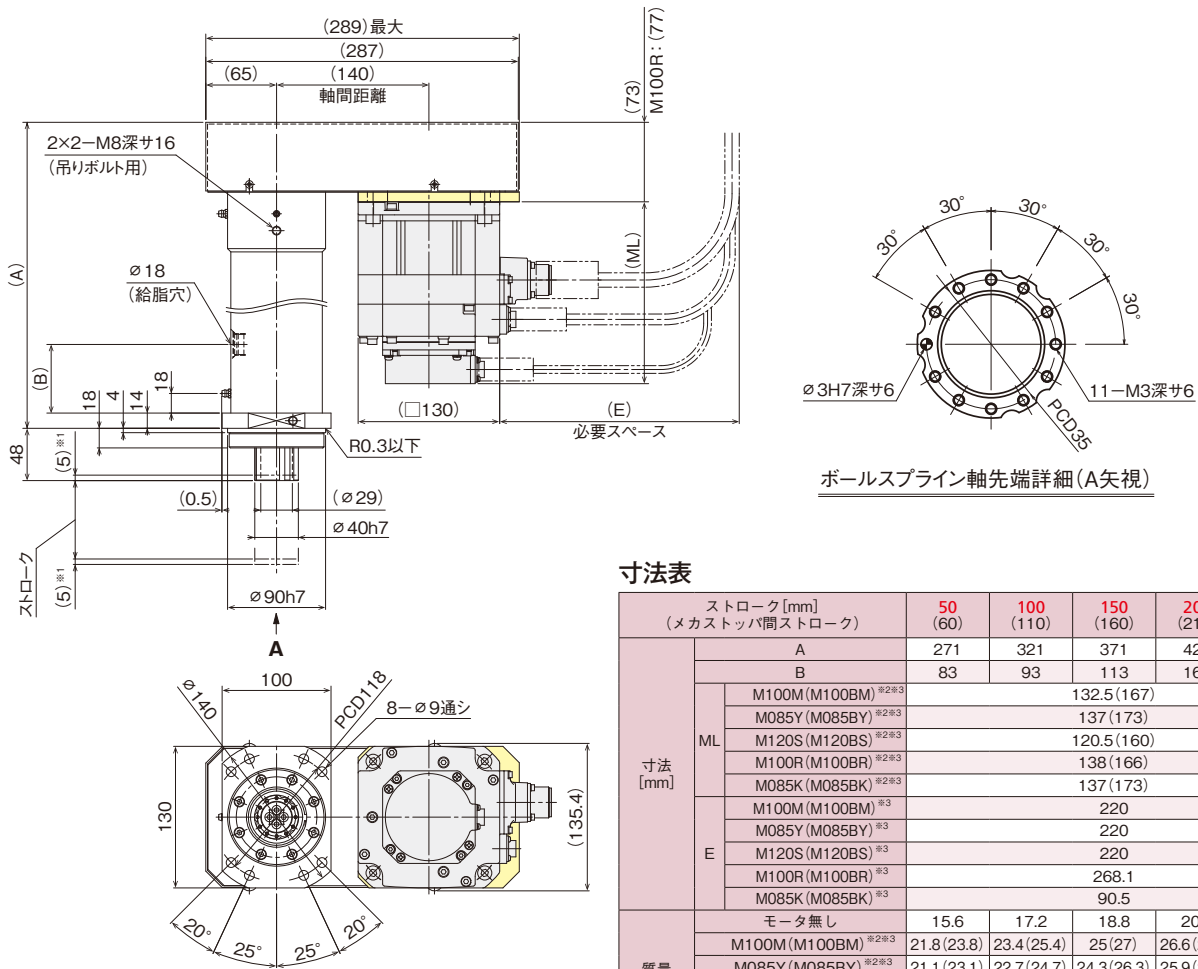
8章・ブレース

9章・精密スライズ

PCT
20PCT
25PC
30PC
40PC
50PC
60PC
80PC
100PC
120

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モータケーブル向き：U(上側)の図です。



ボールスプライン軸先端詳細(A矢視)

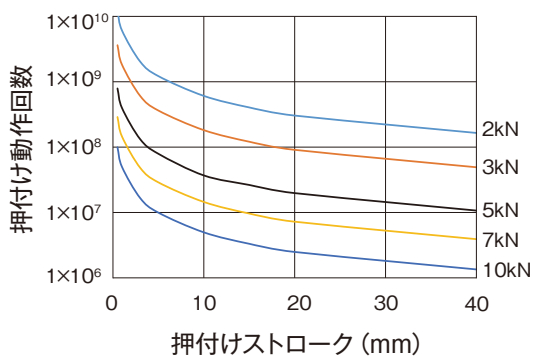
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	
寸法 [mm]	A		271	321	371	421	471
	B		83	93	113	163	213
	ML	M100M (M100BM) ※2※3	132.5 (167)				
		M085Y (M085BY) ※2※3	137 (173)				
		M120S (M120BS) ※2※3	120.5 (160)				
		M100R (M100BR) ※2※3	138 (166)				
		M085K (M085BK) ※2※3	137 (173)				
	E	M100M (M100BM) ※3	220				
		M085Y (M085BY) ※3	220				
		M120S (M120BS) ※3	220				
		M100R (M100BR) ※3	268.1				
		M085K (M085BK) ※3	90.5				
モータ無し		15.6	17.2	18.8	20.4	22	
質量 [kg]	M100M (M100BM) ※2※3	21.8 (23.8)	23.4 (25.4)	25 (27)	26.6 (28.6)	28.2 (30.2)	
	M085Y (M085BY) ※2※3	21.1 (23.1)	22.7 (24.7)	24.3 (26.3)	25.9 (27.9)	27.5 (29.5)	
	M120S (M120BS) ※2※3	21.7 (23.6)	23.3 (25.2)	24.9 (26.8)	26.5 (28.4)	28.1 (30)	
	M100R (M100BR) ※2※3	20.8 (22.3)	22.4 (23.9)	24 (25.5)	25.6 (27.1)	27.2 (28.7)	
	M085K (M085BK) ※2※3	21.1 (23.1)	22.7 (24.7)	24.3 (26.3)	25.9 (27.9)	27.5 (29.5)	

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M：三菱電機株製、Y：株式会社電機株製、S：山洋電気株製、R：オムロン株製、K：株式会社キエンス製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

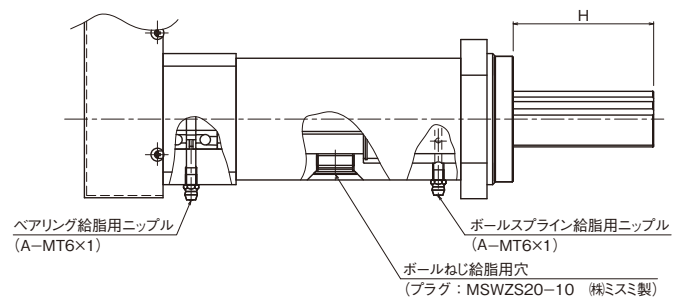
取付姿勢 : 垂直(ロッドが地側)
押付け方向 : 圧縮方向
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位：mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	78	118	148	148	148

PC50-06D モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル 向き
PC50	06D	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC50	06D	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M150M : 1.5kW M130Y : 1.3kW M180S : 1.8kW M150R : 1.5kW M130K : 1.3kW M150BM : 1.5kW M130BY : 1.3kW M180BS : 1.8kW M150BR : 1.5kW M130BK : 1.3kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

⑥適用モータ(制御機器種類)で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

適用モータ記号構成

M	130	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

⑤オプション(給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き(モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

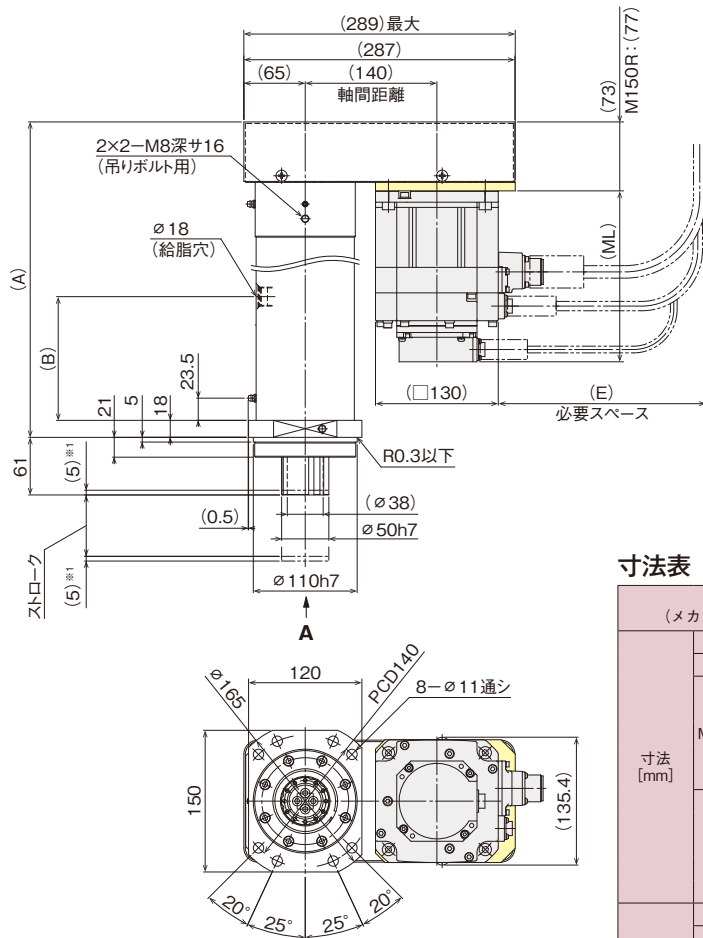
ACサーボモータ	モータ記号		M150(B)M	M130(B)Y	M180(B)S	M150(B)R	M150(B)K
	メーカー		三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	HG-SR152	SGM7G-13AFA21	R2AA13180HXHC0	R88M-K1K520T	SV2-M150AS
		ブレーキ付き	HG-SR152B	SGM7G-13AFA2C	R2AA13180HCHC0	R88M-K1K520T-B	SV2-B150AS
定格出力[kW]			1.5	1.3	1.8	1.5	1.3
ボールねじリード[mm]			6				
減速比			30/40				
定格推力 ^{*1} [kN]			8.4	9.8	10.2	8.4	9.8
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]			16.8				
最高速度 ^{*3} [mm/s]			150	112	150	150	112
加減速度 ^{*4} [G]			0.1				
許容アキシャル 荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向		16.8				
	引張り方向		8.4				
繰り返し位置決め精度[mm]			±0.005				
バックラッシュ[mm]			0.02				
許容入力トルク ^{*6} [N・m]			14.3				
最大可搬質量 ^{*7} [kg]			75				
標準グリース			THK L500グリース				

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

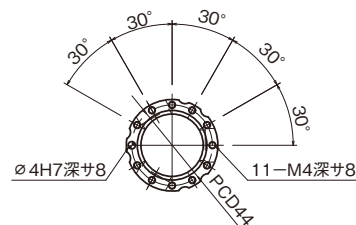


寸法

本図は給脂位置：D(下)
モータケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。



ボールスプライン軸先端詳細(A矢視)

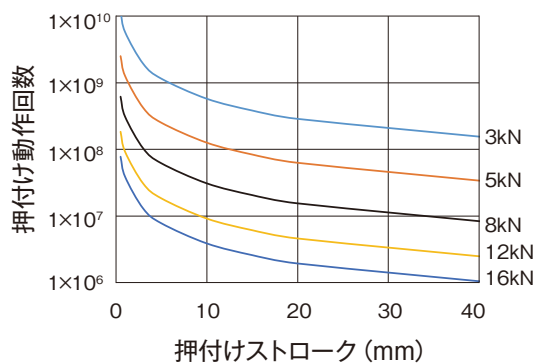
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	
寸法 [mm]	A	294	344	394	444	494	
	B	101		111	161	211	
	ML	M150M (M150BM) ※2※3	146.5 (181)				
		M130Y (M130BY) ※2※3	153 (189)				
		M180S (M180BS) ※2※3	138 (179)				
		M150R (M150BR) ※2※3	155.5 (183.5)				
		M130K (M130BK) ※2※3	153 (189)				
	E	M150M (M150BM) ※3	220				
		M130Y (M130BY) ※3	220				
		M180S (M180BS) ※3	250				
M150R (M150BR) ※3		268.1					
M130K (M130BK) ※3		90.5					
質量 [kg]	モータ無し	21.8	24.3	26.7	29.2	31.7	
	M150M (M150BM) ※2※3	29.1 (31.1)	31.6 (33.6)	34 (36)	36.5 (38.5)	39 (41)	
	M130Y (M130BY) ※2※3	28.9 (30.8)	31.4 (33.3)	33.8 (35.7)	36.3 (38.2)	38.8 (40.7)	
	M180S (M180BS) ※2※3	29.8 (31)	32.3 (33.5)	34.7 (35.9)	37.2 (38.4)	39.7 (40.9)	
	M150R (M150BR) ※2※3	28.5 (30)	31 (32.5)	33.4 (34.9)	35.9 (37.4)	38.4 (39.9)	
	M130K (M130BK) ※2※3	28.9 (30.8)	31.4 (33.3)	33.8 (35.7)	36.3 (38.2)	38.8 (40.7)	

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機株製、Y:(株)安川電機製、S:山洋電気株製、R:オムロン(株)製、K:(株)キーエンス製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

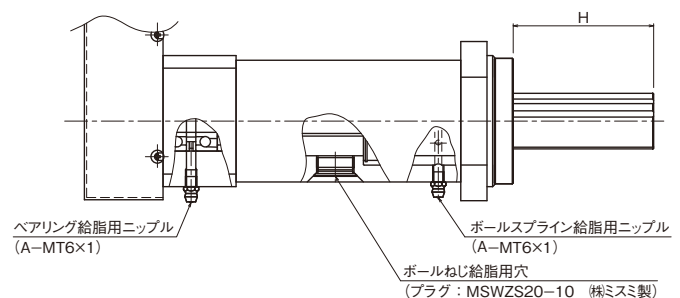
取付姿勢	： 垂直（ロッドが地側）
押付け方向	： 圧縮方向
搭載質量	： 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を
保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリース：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位：mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	83	133	173	173	173

PC60-10E モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC60	10E	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC60	10E	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M200M : 2kW M180Y : 1.8kW M200S : 2kW M200R : 2kW M180K : 1.8kW M200BM : 2kW M180BY : 1.8kW M200BS : 2kW M200BR : 2kW M180BK : 1.8kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	180	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカ M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M200 (B) M	M180 (B) Y	M200 (B) S	M200 (B) R	M180 (B) K
	メーカ		三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	HG-SR202	SGM7G-20AFA21	R2AA13200LXHC0	R88M-K2K020T	SV2-M200AS
		ブレーキ付き	HG-SR202B	SGM7G-20AFA2C	R2AA13200LCHC0	R88M-K2K020T-B	SV2-B200AS
定格出力 [kW]		2	1.8	2	2	1.8	
ボールねじリード [mm]		10					
減速比		28/60					
定格推力 ^{*1} [kN]		10.9	13.1	10.9	10.9	13.1	
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]		21.8					
最高速度 ^{*3} [mm/s]		155	116	155	155	116	
加減速度 ^{*4} [G]		0.1					
許容アキシャル荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向	21.8					
	引張り方向	10.9					
繰り返し位置決め精度 [mm]		±0.005					
バックラッシュ [mm]		0.02					
許容入力トルク ^{*6} [N・m]		19.1					
最大可搬質量 ^{*7} [kg]		100					
標準グリース		THK L500 グリース					

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

ロッド外径 60mm	モータ 折返し	定格推力 MAX 13.1kN	瞬間最大 推力 21.8kN	ストローク MAX 250mm
---------------	------------	-----------------------	----------------------	-----------------------

-1章-
コンバクト
シリーズ

-2章-
ユニバサル
シリーズ

-3章-
エコノミー
シリーズ

-4章-
クリーン
シリーズ

-5章-
多軸
シリーズ

-6章-
コンパクト
シリーズ

-7章-
リニアモータ
シリーズ

-8章-
プレス
シリーズ

-9章-
精密
シリーズ

PCT
20

PCT
25

PC
30

PC
40

PC
50

PC
60

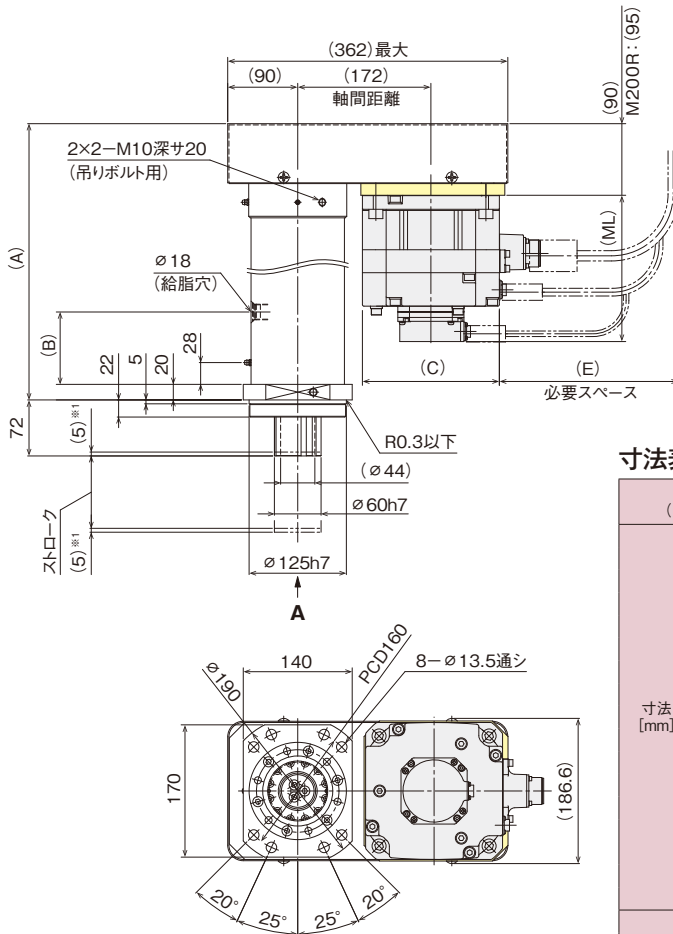
PC
80

PC
100

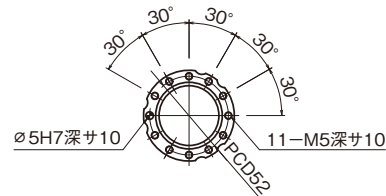
PC
120

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モータケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。



ボールスプライン軸先端詳細 (A矢視)

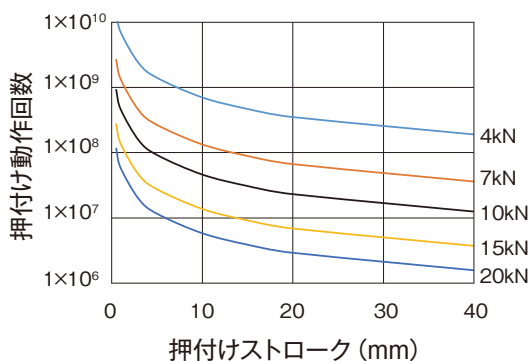
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)		
寸法 [mm]	A		305	355	405	455	505	
	B		113			163	213	
	ML	M200M (M200BM) ※2※3	138.5 (188)					
		M180Y (M180BY) ※2※3	171 (207)					
		M200S (M200BS) ※2※3	171 (216)					
		M200R (M200BR) ※2※3	173 (201)					
		M180K (M180BK) ※2※3	171 (207)					
	C	M200M (M200BM) ※3	□176					
		M180Y (M180BY) ※3	□130					
		M200S (M200BS) ※3	□130					
		M200R (M200BR) ※3	□130					
		M180K (M180BK) ※3	□130					
	E	M200M (M200BM) ※3	230					
		M180Y (M180BY) ※3	240					
		M200S (M200BS) ※3	250					
		M200R (M200BR) ※3	268.1					
		M180K (M180BK) ※3	90.5					
	質量 [kg]	モータ無し		36.4	29.9	43.4	47	50.5
		M200M (M200BM) ※2※3		47.4 (53.4)	50.9 (56.9)	54.4 (60.4)	58 (64)	61.5 (67.5)
		M180Y (M180BY) ※2※3		45 (47.4)	48.5 (50.9)	52 (54.4)	55.6 (58)	59.1 (61.5)
		M200S (M200BS) ※2※3		46.4 (48.4)	49.9 (51.9)	53.4 (55.4)	57 (59)	60.5 (62.5)
		M200R (M200BR) ※2※3		44.4 (45.9)	47.9 (49.4)	51.4 (52.9)	55 (56.5)	58.5 (60)
		M180K (M180BK) ※2※3		45 (47.4)	48.5 (50.9)	52 (54.4)	55.6 (58)	59.1 (61.5)

※2 () 内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機株製、Y:株式会社電機株製、S:山洋電気株製、R:オムロン株製、K:株式会社キエンス製を示します。

理論押付け寿命 (押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

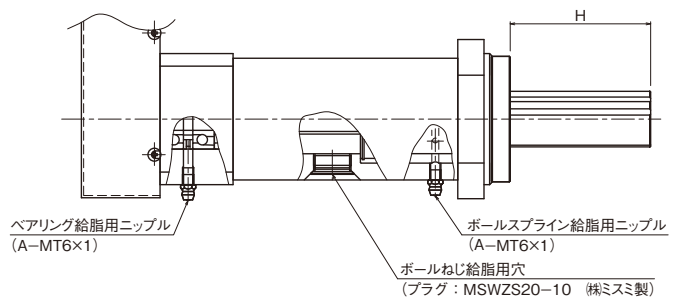
取付姿勢 : 垂直 (ロッドが地側)
押付け方向 : 圧縮方向
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位: mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	91	141	191	191	191

PC60H-10F

モータ無し仕様
モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル 向き
PC60H	10F	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC60H	10F	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M350M : 3.5kW M290Y : 2.9kW M350S : 3.5kW M400R : 4kW M290K : 2.9kW M350BM : 3.5kW M290BY : 2.9kW M350BS : 3.5kW M400BR : 4kW M290BK : 2.9kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

⑥適用モータ(制御機器種類)で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

適用モータ記号構成

M	290	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

⑤オプション(給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き(モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M350(B)M	M290(B)Y	M350(B)S	M400(B)R	M290(B)K
	メーカ		三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	HG-SR352	SGM7G-30AFA21	R2AA18350LXHC0	R88M-K4K020T	SV2-M300AS
		ブレーキ付き	HG-SR352B	SGM7G-30AFA2C	R2AA18350LCHC0	R88M-K4K020T-B	SV2-B300AS
定格出力[kW]		3.5	2.9	3.5	4	2.9	
ボールねじリード[mm]		10					
減速比		30/60					
定格推力 ^{*1} [kN]		17.8	19.8	18.1	20.4	19.8	
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]		35.6					
最高速度 ^{*3} [mm/s]		166	125	166	166	125	
加減速度 ^{*4} [G]		0.1					
許容アキシャル 荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向	35.6					
	引張り方向	17.8					
繰り返し位置決め精度[mm]		±0.005					
バックラッシュ[mm]		0.02					
許容入力トルク ^{*6} [N・m]		33.4					
最大可搬質量 ^{*7} [kg]		150					
標準グリース		THK L500グリース					

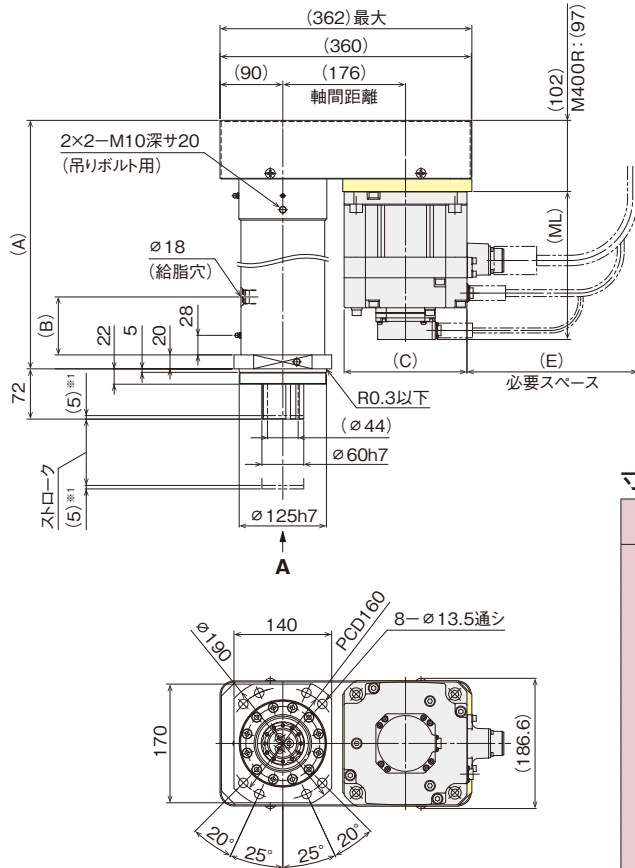
※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内にてご使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

ロッド外径 60mm	モータ 折返し	定格推力 MAX 20.4kN	瞬時最大 推力 35.6kN	ストローク MAX 250mm
---------------	------------	-----------------------	----------------------	-----------------------

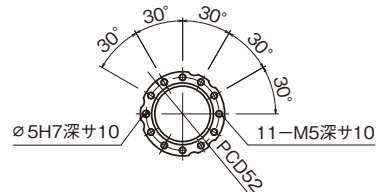
-1章-
コンバクト
シリーズ-2章-
ユニバーサル
シリーズ-3章-
エコノミー
シリーズ-4章-
スクリーンズ
シリーズ-5章-
多軸
シリーズ-6章-
コンパクト
シリーズ-7章-
リニアモータ
シリーズ-8章-
プレス
シリーズ-9章-
精密
シリーズPCT
20PCT
25PC
30PC
40PC
50PC
60PC
80PC
100PC
120

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モータケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。



ボールスプライン軸先端詳細 (A矢視)

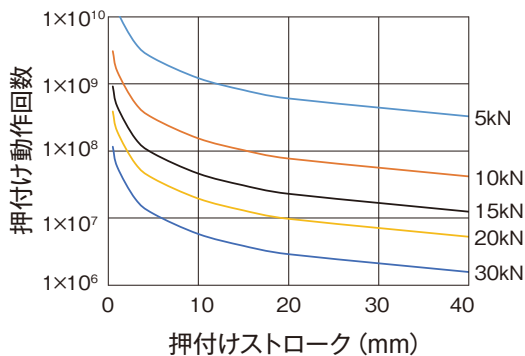
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)
寸法 [mm]	A	349	399	449	499	549
	B		123		145	195
	ML	M350M (M350BM) ※2※3		162.5 (212)		
		M290Y (M290BY) ※2※3		160 (208)		
		M350S (M350BS) ※2※3		155 (205)		
		M400R (M400BR) ※2※3		177 (206)		
		M290K (M290BK) ※2※3		160 (208)		
	C	M350M (M350BM) ※3		□176		
		M290Y (M290BY) ※3		□180		
		M350S (M350BS) ※3		□180		
		M400R (M400BR) ※3		□176		
	E	M290K (M290BK) ※3		□180		
		M350M (M350BM) ※3		245		
		M290Y (M290BY) ※3		285		
		M350S (M350BS) ※3		300		
		M400R (M400BR) ※3		317.9		
		M290K (M290BK) ※3		102.8		
質量 [kg]	モータ無し	41.2	44.7	48.3	51.8	55.3
	M350M (M350BM) ※2※3	57.2 (63.2)	60.7 (66.7)	64.3 (70.3)	67.8 (73.8)	71.3 (77.3)
	M290Y (M290BY) ※2※3	54.7 (60.7)	58.2 (64.2)	61.8 (67.8)	65.3 (71.3)	68.8 (74.8)
	M350S (M350BS) ※2※3	56.7 (61.2)	60.2 (64.7)	63.8 (68.3)	67.3 (71.8)	70.8 (75.3)
	M400R (M400BR) ※2※3	56.7 (59.9)	60.2 (63.4)	63.8 (67)	67.3 (70.5)	70.8 (74)
	M290K (M290BK) ※2※3	54.7 (60.7)	58.2 (64.2)	61.8 (67.8)	65.3 (71.3)	68.8 (74.8)

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機株製、Y:株式会社川電機製、S:山洋電気株製、R:オムロン株製、K:株式会社キエンス製を示します。

理論押付け寿命 (押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

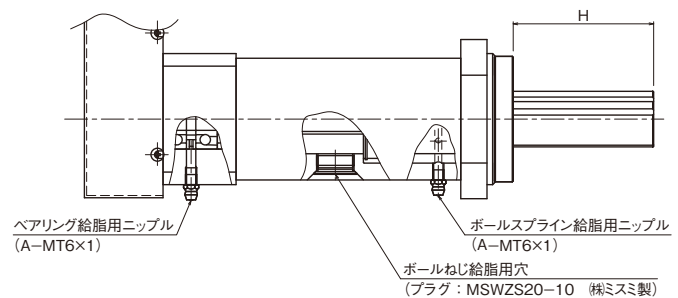
取付姿勢 : 垂直 (ロッドが地側)
押付け方向 : 圧縮方向
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外して直接ボールねじ軸へ塗布してください。



単位: mm					
ストローク	50	100	150	200	250
H	100	150	200	230	230

PC80L-12G

モータ無し仕様
モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC80L	12G	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC80L	12G	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し 0K : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M500M : 5kW M440Y : 4.4kW M450S : 4.5kW M500R : 5kW M440K : 4.4kW M500BM : 5kW M440BY : 4.4kW M450BS : 4.5kW M500BR : 5kW M440BK : 4.4kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	440	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株
K : 株キーエンス

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M500(B)M	M440(B)Y	M450(B)S	M500(B)R	M440(B)K
	メーカ		三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)	オムロン(株)	(株)キーエンス
	形番	ブレーキ無し	HG-SR502	SGM7G-44AFA21	R2AA18450HXHC0	R88M-K5K020T	SV2-M500AS
		ブレーキ付き	HG-SR502B	SGM7G-44AFA2C	R2AA18450HCHC0	R88M-K5K020T-B	SV2-B500AS
定格出力[kW]		5	4.4	4.5	5	4.4	
ボールねじリード[mm]		12					
減速比		40/90					
定格推力 ^{*1} [kN]		24	28	21	23.9	28	
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]		71	71	75	71.7	71	
最高速度 ^{*3} [mm/s]		177	133	177	177	133	
加減速度 ^{*4} [G]		0.1					
許容アキシャル 荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向	120					
	引張り方向	48					
繰り返し位置決め精度[mm]		±0.005					
バックラッシュ[mm]		0.02					
許容入力トルク ^{*6} [N・m]		120					
最大可搬質量 ^{*7} [kg]		200					
標準グリース		THK L500グリース					

※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。



1章・コンバクトシリーズ

2章・ユニバーサルシリーズ

3章・エコノミーシリーズ

4章・クリーンズンシリーズ

5章・多軸シリーズ

6章・コンパクトローラシリーズ

7章・シリアルデモータシリーズ

8章・プレスシリーズ

9章・精密シリーズ

PCT 20

PCT 25

PC 30

PC 40

PC 50

PC 60

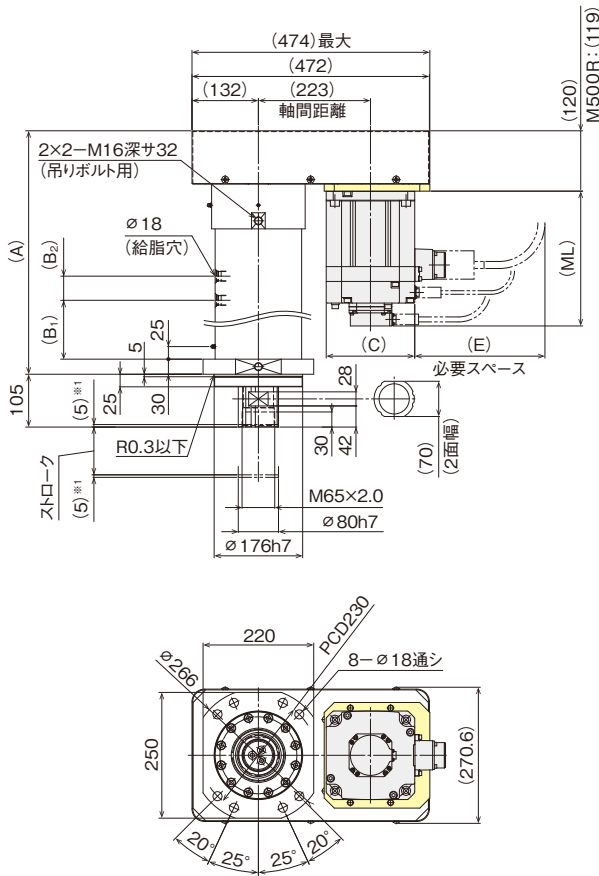
PC 80

PC 100

PC 120

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モーターケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。

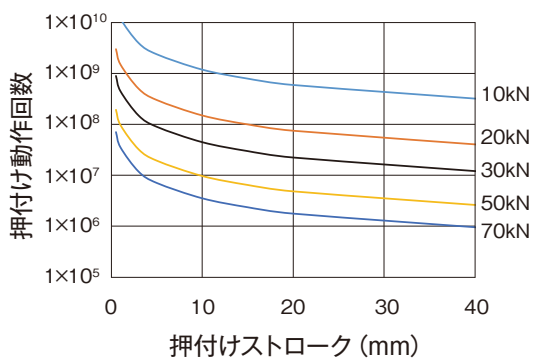
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)
寸法 [mm]	A	484	534	584	634	684
	B ₁	117	119	121	171	221
	B ₂	48	96		144	
	M500M (M500BM) ^{※2※3}	178.5 (228)				
	M440Y (M440BY) ^{※2※3}	184 (232)				
	M450S (M450BS) ^{※2※3}	172 (222)				
	M500R (M500BR) ^{※2※3}	196 (225)				
	M440K (M440BK) ^{※2※3}	184 (232)				
	M500M (M500BM) ^{※3}	□176				
	M440Y (M440BY) ^{※3}	□180				
	M450S (M450BS) ^{※3}	□180				
	M500R (M500BR) ^{※3}	□176				
	M440K (M440BK) ^{※3}	□180				
	M500M (M500BM) ^{※3}	245				
	M440Y (M440BY) ^{※3}	285				
質量 [kg]	M450S (M450BS) ^{※3}	380				
	M500R (M500BR) ^{※3}	317.9				
	M440K (M440BK) ^{※3}	102.8				
	モータ無し	112.6	119.3	126	132.7	139.4
	M500M (M500BM) ^{※2※3}	133 (139)	140 (146)	146 (152)	153 (159)	160 (166)
	M440Y (M440BY) ^{※2※3}	131 (137)	137 (143)	144 (150)	151 (157)	157 (163)

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M：三菱電機株製、Y：株式会社川電機株製、S：山洋電気株製、R：オムロン株製、K：株式会社キエンス製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

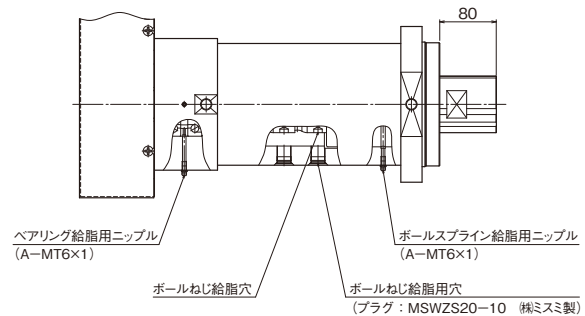
- 取付姿勢：垂直(ロッドが地側)
- 押付け方向：圧縮方向
- 搭載質量：最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外してボールねじ給脂穴より給脂してください。



PC80-12G モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC80	12G	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC80	12G	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し M700M : 7kW M550Y : 5.5kW M550S : 5.5kW M450R : 4.5kW ブレーキ付き M700BM : 7kW M550BY : 5.5kW M550BS : 5.5kW M450BR : 4.5kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	550	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M700(B)M	M550(B)Y	M550(B)S	M450(B)R
	メーカー		三菱電機株	株安川電機	山洋電気株	オムロン株
	形番	ブレーキ無し	HG-SR702	SGM7G-55AFA21	R2AA18550HXHC0	R88M-K4K510T
		ブレーキ付き	HG-SR702B	SGM7G-55AFA2C	R2AA18550HCHC0	R88M-K4K510T-B
		定格出力[kW]	7	5.5	5.5	4.5
ボールねじリード[mm]		12				
減速比		40/90				
定格推力 ^{※1} [kN]		33	35	35	43	
瞬時最大推力 ^{※2} [kN]		100	102	107	107	
最高速度 ^{※3} [mm/s]		177	133	133	88	
加減速度 ^{※4} [G]		0.1				
許容アキシャル 荷重 ^{※5} [kN]	押付け方向	120				
	引張り方向	48				
繰り返し位置決め精度[mm]		±0.005				
バックラッシュ[mm]		0.02				
許容入力トルク ^{※6} [N・m]		120				
最大可搬質量 ^{※7} [kg]		200				
標準グリース		THK L500グリース				

※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内にしてください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

PC80H-12G モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC80H	12G	0200	A	R	0M	R
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC80H	12G	0050 : 50mm ? 0250 : 250mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し 0R : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し M420M : 4.2kW M750Y : 7.5kW M750S : 7.5kW M750R : 7.5kW ブレーキ付き M420BM : 4.2kW M750BY : 7.5kW M750BS : 7.5kW M750BR : 7.5kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	750	Y
①	②	③

- ①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株
R : オムロン株

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置 記号	下 D	左 L	右 R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き 記号	上側 U	左側 L	右側 R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

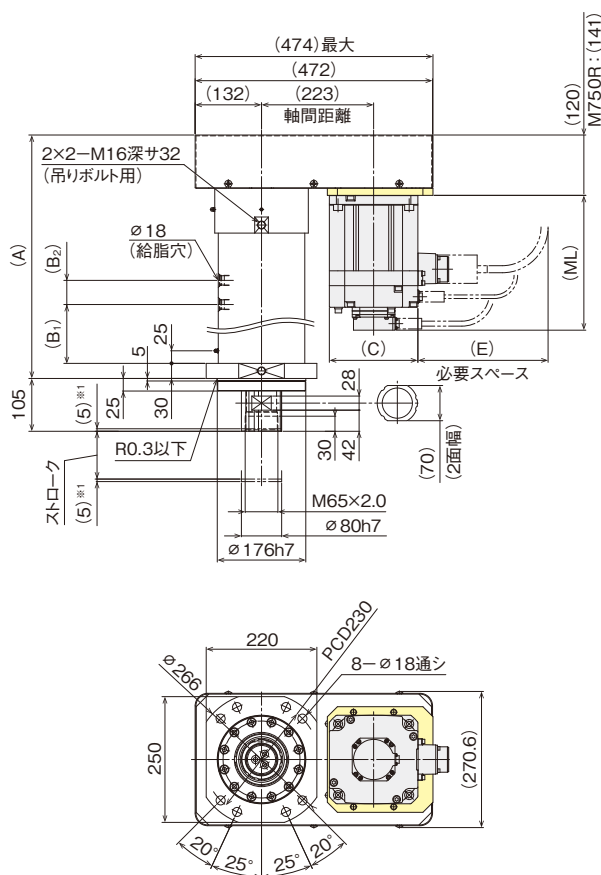
基本仕様

ACサーボモータ	モータ記号		M420(B)M	M750(B)Y	M750(B)S	M750(B)R
	メーカー		三菱電機株	株安川電機	山洋電気株	オムロン株
	形番	ブレーキ無し	HG-SR421	SGM7G-75AFA21	R2AA18750HXHC0	R88M-K7K515T
		ブレーキ付き	HG-SR421B	SGM7G-75AFA2C	R2AA18750HCHC0	R88M-K7K515T-B
		定格出力[kW]	4.2	7.5	7.5	7.5
ボールねじリード[mm]		12				
減速比		40/90				
定格推力 ^{※1} [kN]		40	48	48	47.8	
瞬時最大推力 ^{※2} [kN]		120	120	120	119	
最高速度 ^{※3} [mm/s]		88	133	133	133	
加減速度 ^{※4} [G]		0.1				
許容アキシャル荷重 ^{※5} [kN]	押付け方向	120				
	引張り方向	48				
繰り返し位置決め精度[mm]		±0.005				
バックラッシュ[mm]		0.02				
許容入力トルク ^{※6} [N・m]		120				
最大可搬質量 ^{※7} [kg]		200				
標準グリース		THK L500グリース				

- ※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内にてご使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モータケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストッパまでのストロークです。

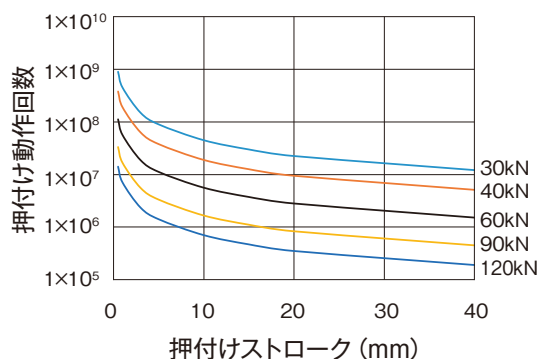
寸法表

ストローク[mm] (メカストップ開ストローク)		50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	
寸法 [mm]	A	484	534	584	634	684	
	B ₁	117	119	121	171	221	
	B ₂	48	96	144			
	ML	M420M (M420BM) ^{※2※3}	218.5 (268)				
		M750Y (M750BY) ^{※2※3}	267 (311)				
		M750S (M750BS) ^{※2※3}	273 (329)				
		M750R (M750BR) ^{※2※3}	312 (337)				
	C	M420M (M420BM) ^{※3}	□176				
		M750Y (M750BY) ^{※3}	□180				
		M750S (M750BS) ^{※3}	□180				
		M750R (M750BR) ^{※3}	□176				
	E	M420M (M420BM) ^{※3}	379				
		M750Y (M750BY) ^{※3}	432				
		M750S (M750BS) ^{※3}	505				
M750R (M750BR) ^{※3}		4515					
質量 [kg]	モータ無し	112.6	119.3	126	132.7	139.4	
	M420M (M420BM) ^{※2※3}	140 (146)	147 (153)	153 (159)	160 (166)	167 (173)	
	M750Y (M750BY) ^{※2※3}	143 (148)	149 (155)	156 (161)	163 (168)	169 (175)	
	M750S (M750BS) ^{※2※3}	149 (153)	155 (160)	162 (167)	169 (173)	176 (180)	
	M750R (M750BR) ^{※2※3}	146 (150)	149 (153)	162 (166)	169 (173)	176 (180)	

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機(株)製、Y:(株)安川電機製、S:山洋電気(株)製、R:オムロン(株)製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

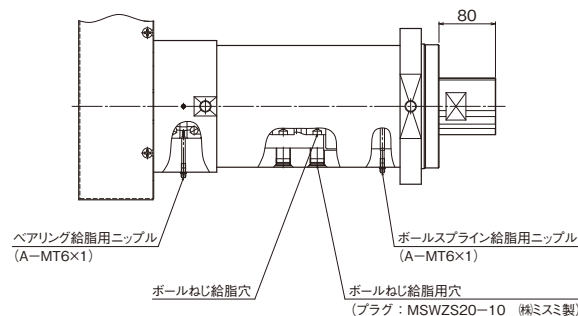
取付姿勢	: 垂直(ロッドが地側)
押付け方向	: 圧縮方向
搭載質量	: 最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリース：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外してボールねじ給脂穴より給脂してください。



PC100-20H

モータ無し仕様
モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC100	20H	0400	A	D	M1100M	U
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC100	20H	0200 : 200mm 0400 : 400mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M1100M : 11kW M1100Y : 11kW M1100S : 11kW M1100BM : 11kW M1100BY : 11kW M1100BS : 11kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側 ⑥適用モータ(制御機器種類)で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

適用モータ記号構成

M

1100

Y

①

②

③

①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株

⑤オプション(給脂位置)

給脂位置	下	左	右
記号	D	L	R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き(モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き	上側	左側	右側
記号	U	L	R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

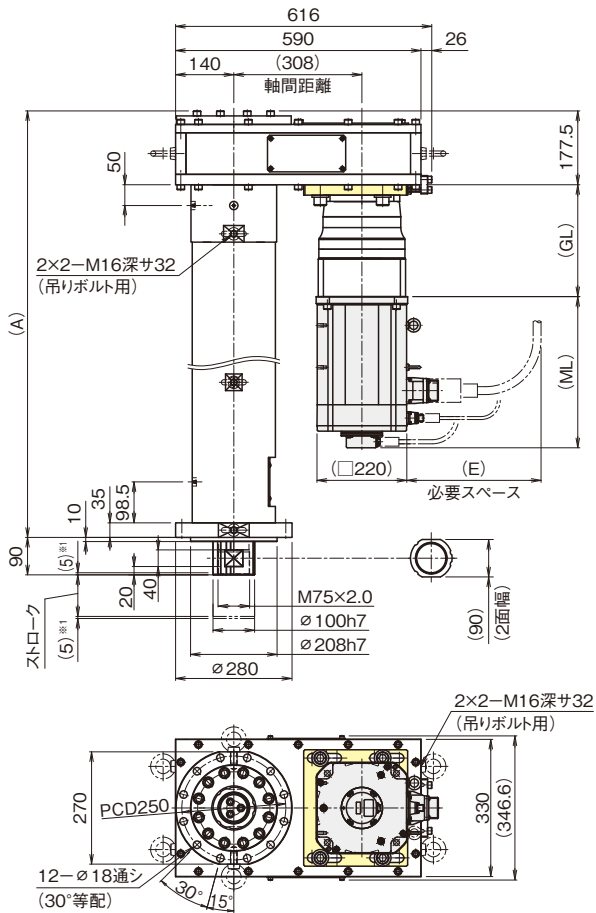
ACサーボモータ	モータ記号		M1100(B)M	M1100(B)Y	M1100(B)S
	メーカ		三菱電機株	株安川電機	山洋電気株
	形番	ブレーキ無し	HG-JR11K1M	SGM7G-1AFA21	R2AA2211KBXHC0
		ブレーキ付き	HG-JR11K1MB	SGM7G-1AFA2C	R2AA2211KBCHC0
	定格出力[kW]		11	11	11
ボールねじリード[mm]			20		
減速比(プーリ比)			38/38		
減速比(減速機)			1/4		
定格推力 ^{*1} [kN]			70	70	70
瞬時最大推力 ^{*2} [kN]			175	175	175
最高速度 ^{*3} [mm/s]			125	125	125
加減速度 ^{*4} [G]			0.1		
許容アキシャル 荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向		175		
	引張り方向		70		
繰り返し位置決め精度[mm]			±0.01		
バックラッシュ[mm]			0.02		
許容入力トルク ^{*6} [N・m]			175		
最大可搬質量 ^{*7} [kg]			200		
標準グリース			THK L500グリース		

※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内にてご使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

ロッド外径
100mmモータ
折返し定格推力
MAX
70kN瞬時最大
推力
175kNストローク
MAX
400mm-1章-
コンバクト-2章-
ユニバーサル-3章-
エコノミー-4章-
スクリーンズ-5章-
多軸-6章-
コンパクト-7章-
リモータ-8章-
ブレース-9章-
精密

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モーターケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。

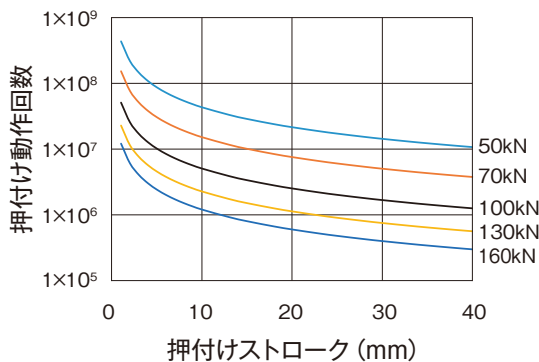
寸法表

ストローク[mm] (メカストップ間ストローク)		200 (210)	400 (410)
寸法 [mm]	A	825.5	1025.5
	GL		269
	M1100M(M1100BM)※2※3		339.5(412)
	M1100Y(M1100BY)※2※3		331(382)
	M1100S(M1100BS)※2※3		304(364)
	M1100M(M1100BM)※3	465	
質量 [kg]	M1100Y(M1100BY)※3	423	
	M1100S(M1100BS)※3	450	
	モータ無し	327	355
質量 [kg]	M1100M(M1100BM)※2※3	389(401)	417(429)
	M1100Y(M1100BY)※2※3	384(392)	412(420)
	M1100S(M1100BS)※2※3	382(389.8)	410(417.8)

※2 ()内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M：三菱電機機軸製、Y：株式会社川電機機軸製、S：山洋電気機軸製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

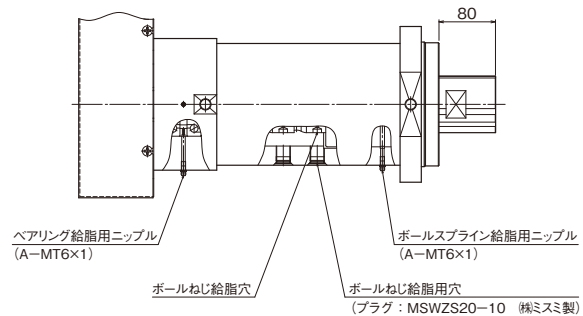
取付姿勢：垂直(ロッドが地側)
押付け方向：圧縮方向
搭載質量：最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリス：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外してボールねじ給脂穴より給脂してください。

PCT
20PCT
25PC
30PC
40PC
50PC
60PC
80PC
100PC
120

PC120-20J モータ無し仕様 モータドライバ付き仕様



形番構成

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション (給脂位置)	適用モータ (制御機器種類)	モータケーブル向き
PC120	20J	0400	A	D	M1500M	U
①	②	③	④	⑤	⑥	⑦
PC120	20J	0200 : 200mm 0400 : 400mm	A	D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 0M : モータ無し 0Y : モータ無し 0S : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し ブレーキ付き M1500M : 15kW M1500Y : 15kW M1500S : 15kW M1500BM : 15kW M1500BY : 15kW M1500BS : 15kW	U : 上側 L : 左側 R : 右側

適用モータ記号構成

M	1500	Y
①	②	③

①モータ記号
②モータ定格出力
③メーカー M : 三菱電機株
Y : 株安川電機
S : 山洋電気株

⑥適用モータ(制御機器種類)で「モータ無し」を選択した場合、選択不要です。

⑤オプション (給脂位置)

給脂位置	下	左	右
記号	D	L	R
給脂位置略図 (A側から見て)			

⑦モータケーブル向き (モータドライバ付きの場合)

モータケーブル向き	上側	左側	右側
記号	U	L	R
モータケーブル向き略図 (A側から見て)			

基本仕様

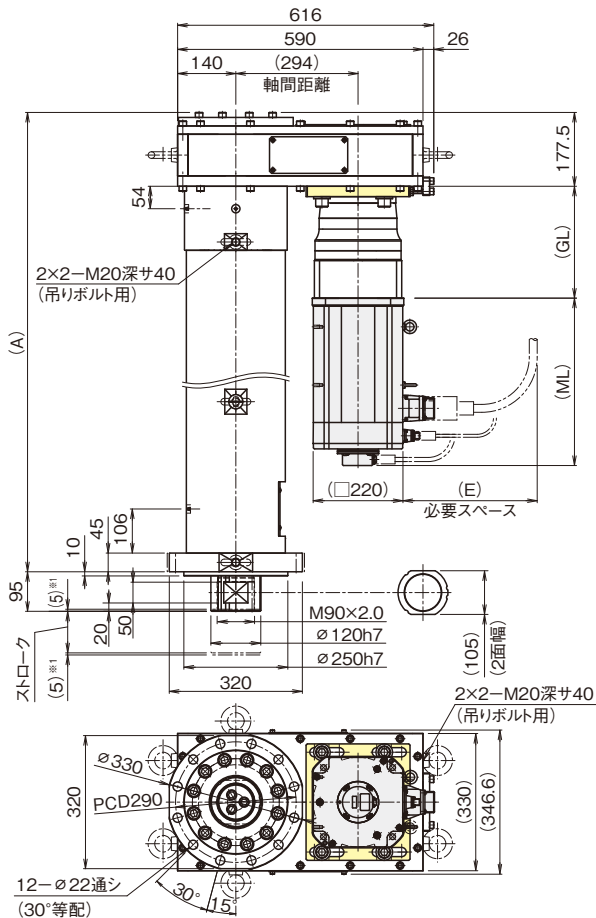
ACサーボモータ	モータ記号		M1500(B)M	M1500(B)Y	M1500(B)S
	メーカー		三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)
	形番	ブレーキ無し	HG-JR15K1M	SGM7G-1EAFA21	R2AA2215KBXHC0
		ブレーキ付き	HG-JR15K1MB	SGM7G-1EAFA2C	R2AA2215KBCHC0
		定格出力[kW]	15	15	15
		ボールねじリード[mm]	20		
		減速比(プーリ比)	36/40		
		減速比(減速機)	1/4		
		定格推力 ^{*1} [kN]	106	106	106
		瞬時最大推力 ^{*2} [kN]	250	250	240
		最高速度 ^{*3} [mm/s]	112	112	112
		加減速度 ^{*4} [G]	0.1		
許容アキシャル 荷重 ^{*5} [kN]	押付け方向	250			
	引張り方向	106			
		繰り返し位置決め精度[mm]	±0.01		
		バックラッシュ[mm]	0.02		
		許容入力トルク ^{*6} [N・m]	224		
		最大可搬質量 ^{*7} [kg]	200		
		標準グリース	THK L500グリース		

※1 定格推力は、モータ定格トルク時の推力です。
※2 瞬時最大推力は、許容アキシャル荷重によって制限されています。
※3 最高速度は、モータ定格回転数時の速度です。
※4 加減速度は、最大可搬質量搭載時の値です。
※5 許容アキシャル荷重は、アクチュエータが静止時に負荷できる荷重です。
※6 メカ部が破損する恐れがありますので、モータは許容入力トルク以内に於てご使用ください。
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロードが地側)にて取付けた場合の質量です。
注) ロッド部に軸方向以外の荷重が作用する場合は、別途案内機構を設けてください。

ロッド外径
120mmモータ
折返し定格推力
MAX
106kN瞬時最大
推力
250kNストローク
MAX
400mm-1章-
シリーズ
コンパクト-2章-
シリーズ
ユニバーサル-3章-
シリーズ
エコノミー-4章-
シリーズ
クリーン-5章-
シリーズ
多軸-6章-
シリーズ
コンパクト-7章-
シリーズ
リモコン-8章-
シリーズ
プレス-9章-
シリーズ
精密

寸法

本図は給脂位置：D(下)
モーターケーブル向き：U(上側)の図です。



※1 メカストップまでのストロークです。

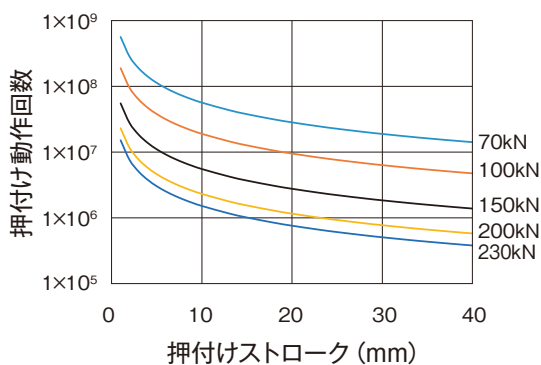
寸法表

ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)		200 (210)	400 (410)
寸法 [mm]	A	904.5	1104.5
	GL		269
	M1500M (M1500BM) ※2※3		439.5 (512)
	M1500Y (M1500BY) ※2※3		393 (482)
	M1500S (M1500BS) ※2※3		343 (403)
	M1500M (M1500BM) ※3		465
質量 [kg]	M1500Y (M1500BY) ※3		423
	M1500S (M1500BS) ※3		450
	モーター無し	415	462
質量 [kg]	M1500M (M1500BM) ※2※3	501 (512)	548 (559)
	M1500Y (M1500BY) ※2※3	482 (500)	529 (547)
	M1500S (M1500BS) ※2※3	477 (484.8)	524 (531.8)

※2 () 内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M：三菱電機機軸製、Y：株式会社川電機機軸製、S：山洋電気機軸製を示します。

理論押付け寿命(押付け回数)



押付け荷重と押付けストロークで寿命が変わります。
動作寿命は下記条件の場合の理論値です。

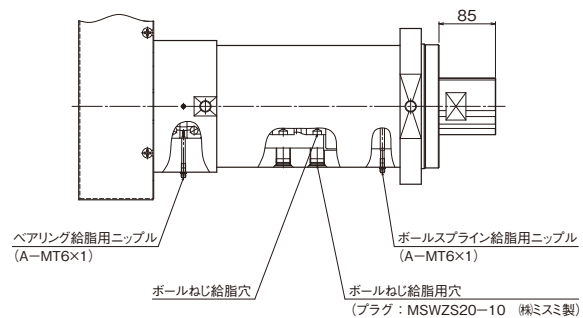
取付姿勢：垂直(ロッドが地側)
押付け方向：圧縮方向
搭載質量：最大可搬質量搭載時

注) グラフは押付け荷重における押付けストロークの動作を保証するものではありません。

メンテナンス

標準グリース：L500

ボールねじ部への給脂は、プラグを外してボールねじ給脂穴より給脂してください。

PCT
20PCT
25PC
30PC
40PC
50PC
60PC
80PC
100PC
120