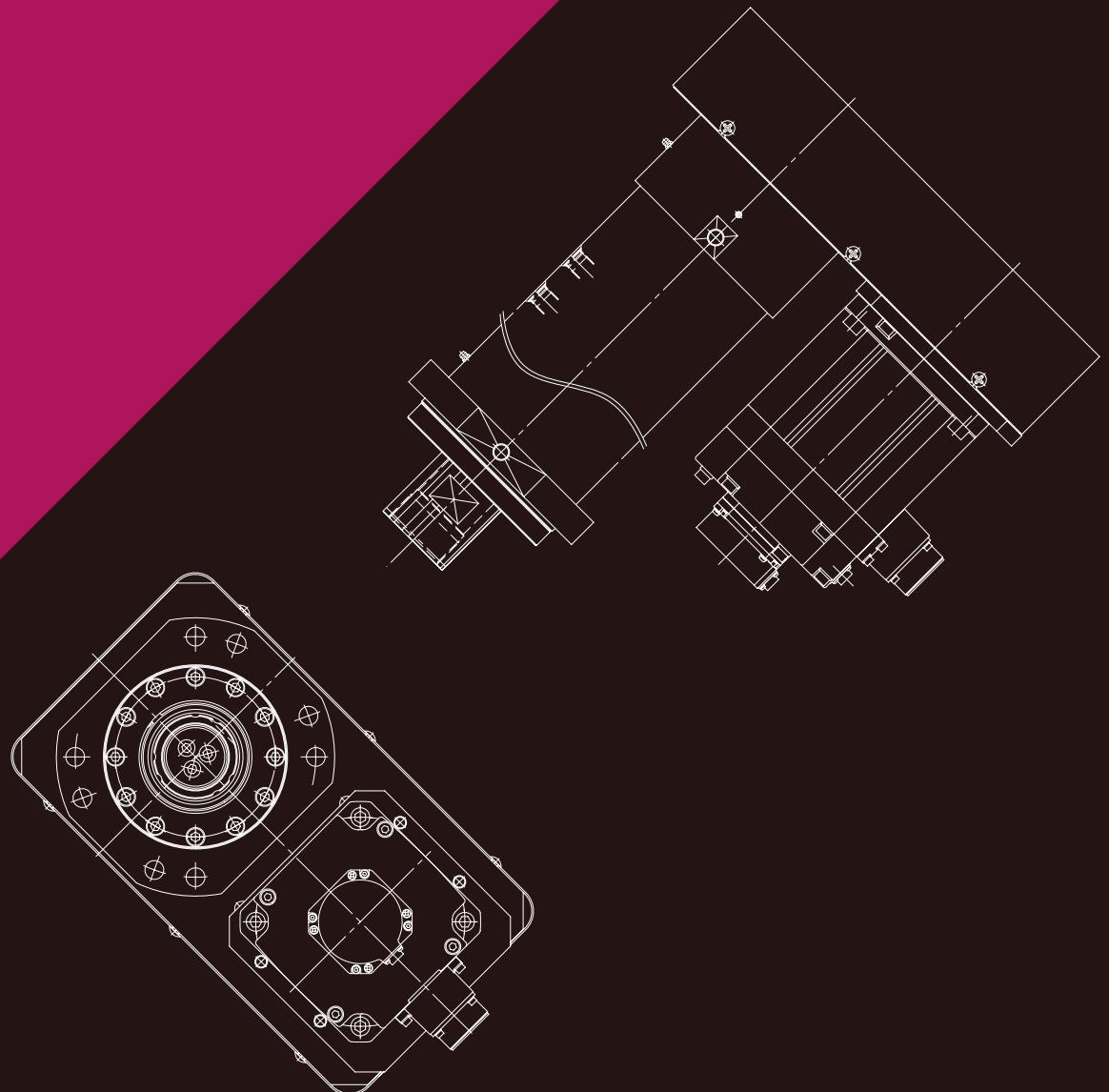


押付けに最適

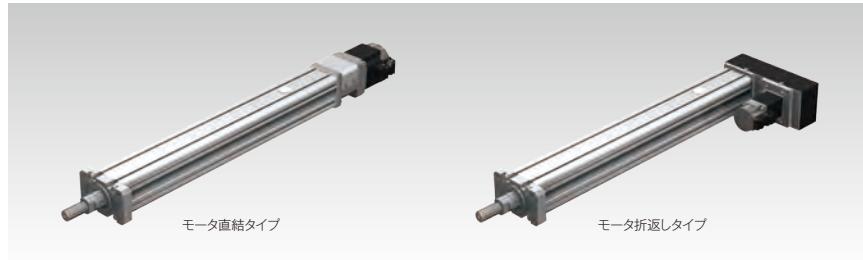
# Press Series

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

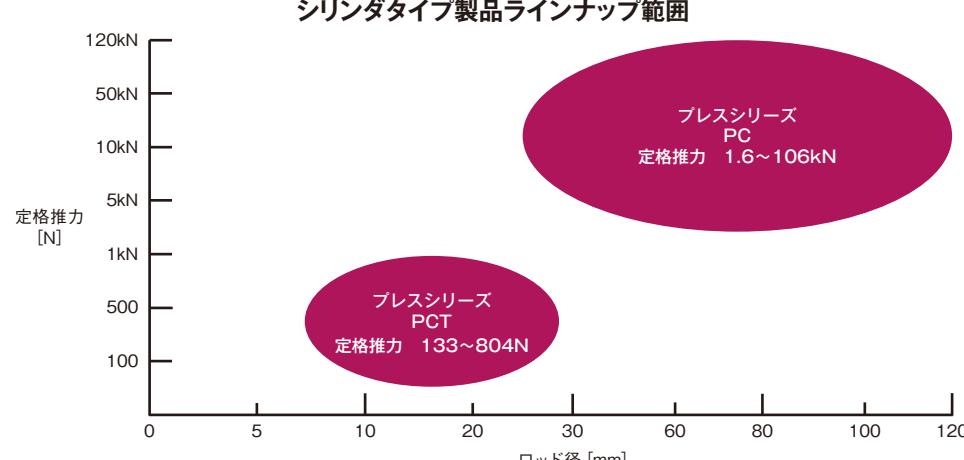
コンパクトで高推力な  
サーボプレスタイル



## PC

PC30-06A	.....	013	PC80L-12G	.....	025
PC40-06B	.....	015	PC80-12G	.....	027
PC40H-08C	.....	017	PC80H-12G	.....	029
PC50-06D	.....	019	PC100-20H	.....	031
PC60-10E	.....	021	PC120-20J	.....	033
PC60H-10F	.....	023			

## ■ 仕様一覧表



PCT

定格推力 / 瞬時最大推力

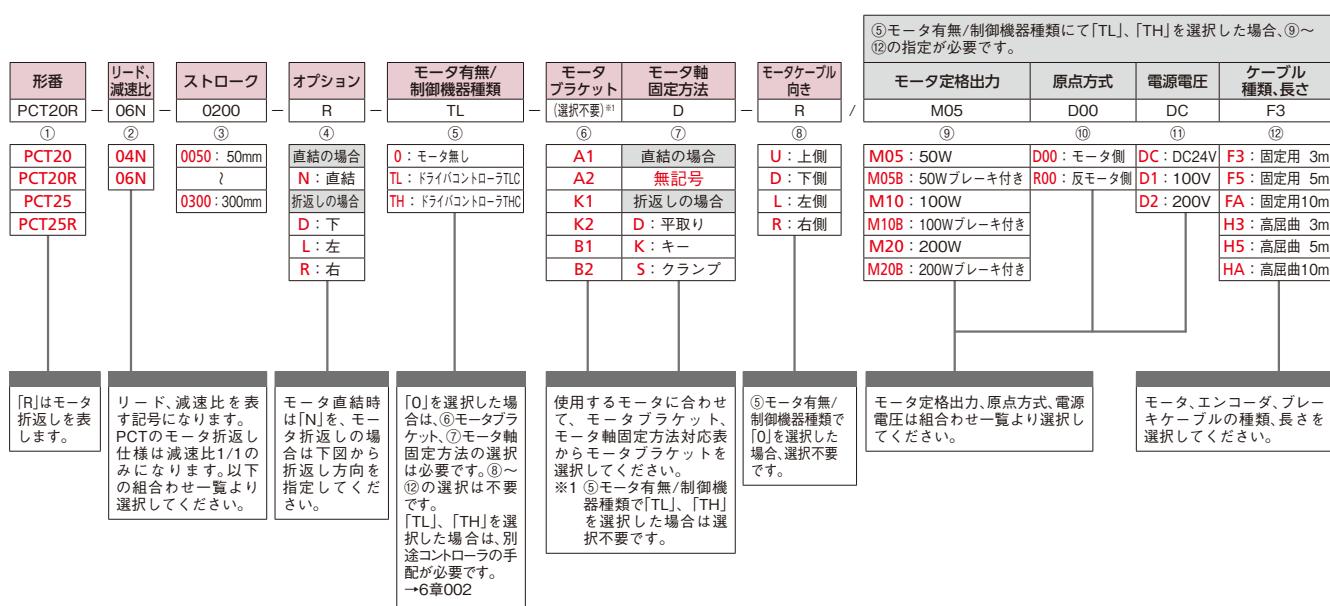
注1)発生推力で定格推力以上瞬時最大推力の範囲で押付動作をされる場合はTHKまでお問い合わせください。

PC

定格推力 / 瞬時最大推力

注2)発生推力で定格推力以上瞬時最大推力以下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。

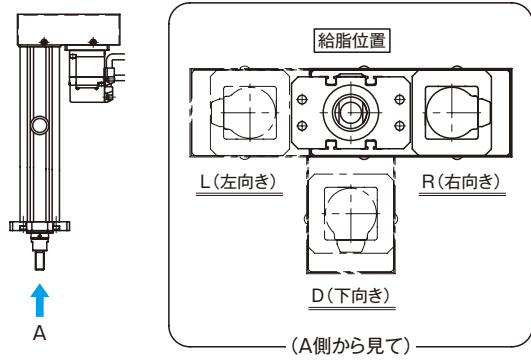
## PCT形番構成(モータ無し、サーボドライバコントローラTLC/THC組合せ)



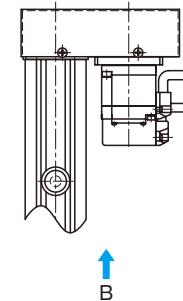
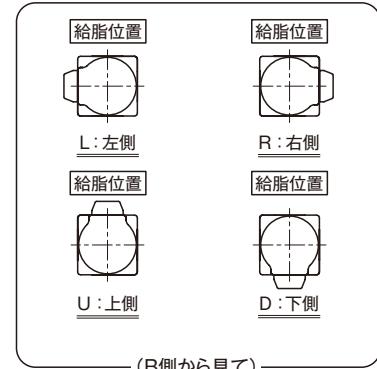
## 組合せ一覧

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	50W	D00 : モータ側 または R00 : 反モータ側	DC : DC24V
PCT25 PCT25R	06N または 04N	0050～0300		M10 M10B	100W		
			TH : THC	M20 M20B	200W	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

## 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)
PC30	06A	0200	A	R
①	②	③	④	⑤
PC30	06A	0050 : 50mm	A	D:下 L:左 R:右

適用モータ(制御機器種類)	
TH	R
⑥	⑦

モータケーブル向き	/
M40	D00
⑧	⑨
M40 : 400W	D00 : モータ側
M40B : 400Wブレーキ付き	D1 : 100V
M75 : 750W	D2 : 200V
M75B : 750Wブレーキ付き	F5 : 固定用 5m

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
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
M75 : 750W			FA : 固定用10m
M75B : 750Wブレーキ付き			H3 : 高屈曲 3m
			H5 : 高屈曲 5m
			HA : 高屈曲10m

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。

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。

リード、減速比を表す記号になります。  
以下の組合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」はモータメーカーを示します。  
M：三菱電機株式会社、Y：(株)安川電機製、S：山洋電気株式会社、R：オムロン株式会社、K：(株)キーエンス製

モータ無しをご希望の場合  
「OM」、「OY」、「OS」、「OR」、「OK」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、ブーリ)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)キーエンス製モータドライバ付きをご希望の場合は、(株)キーエンスと打合せをしてください。

※(株)キーエンス製の場合は、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。

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	D1 : 100V または D2 : 200V
				M075M : 750W M075Y : 750W M075S : 750W M075R : 750W M075K : 750W	M075BM : 750W M075BY : 750W M075BS : 750W M075BR : 750W M075BK : 750W			
PC40	06B					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		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				OS:モータ無し						
PC80L	12G				OR:モータ無し						
PC80	20H				OK:モータ無し						
PC80H	20J										
PC100											
PC120											
モータ無しの場合											
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		M100BM : 1kW		モータ無しの場合							
M085Y : 0.85kW		M085BY : 0.85kW		0M:モータ無し							
M120S : 1.2kW		M120BS : 1.2kW		0Y:モータ無し							
M100R : 1kW		M100BR : 1kW		OS:モータ無し							
M085K : 0.85kW		M085BK : 0.85kW		OR:モータ無し							
				OK:モータ無し							
モータ別適用モータ(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」はモータメーカーを示します。 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											
モータ無しをご希望の場合 「0M」、「0Y」、「0S」、「0R」、「OK」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、ブーリ)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)キーエンス製モータドライバ付きをご希望の場合は、(株)キーエンスと打合せをしてください。											
※(株)キーエンス製の場合は、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。											

## 組合せ一覧

形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	モータ定格出力				
				ブレーキ無し	ブレーキ付き			
PC40H	08C	A	⑥	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	0050～0250	A	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		A	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		A	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			
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	20H	0200 0400	A	M700M : 7kW	M700BM : 7kW			
				M550Y : 5.5kW	M550BY : 5.5kW			
				M550S : 5.5kW	M550BS : 5.5kW			
				M450R : 4.5kW	M450BR : 4.5kW			
				M420M : 4.2kW	M420BM : 4.2kW			
PC80H			A	M750Y : 7.5kW	M750BY : 7.5kW			
				M750S : 7.5kW	M750BS : 7.5kW			
				M750R : 7.5kW	M750BR : 7.5kW			
				M1100M : 11kW	M1100BM : 11kW			
				M1100Y : 11kW	M1100BY : 11kW			
PC100	20J		A	M1100S : 11kW	M1100BS : 11kW			
				M1500M : 15kW	M1500BM : 15kW			
				M1500Y : 15kW	M1500BY : 15kW			
				M1500S : 15kW	M1500BS : 15kW			
モータ定格出力								
ブレーキ無し								
ブレーキ付き								
⑥								

## 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

## 形番別適用モータ(制御機器)一覧

形番、リード、減速比	記号 <sup>*1</sup>	サーボモータ	サーボアンプ/サーボパック /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
PC30-06A	M040M	HG-KR43	MR-J4-40A	MR-J3ENCL5M-A1-L	MR-PWS1CBL5M-A1-L	—	—
	M040BM	HG-KR43B		SGD7S-2R8A00A	JZSP-C7PI0D-05-E	MR-BKS1CBL5M-A1-L	—
	M040Y	SGM7J-04AFA21			JZSP-C7M20F-05-E	—	—
	M040BY	SGM7J-04AFA2C			JZSP-C7M23F-05-E <sup>*2</sup>	—	—
	M040S	R2AA06040FXHC0		RS1L03AC	RS-CA3-05-R	RS-CM3-05-R	—
	M040BS	R2AA06040FCHC0				RS-CB3-05-R	—
	M040R	R88M-K40030T		R88D-KT04H	R88A-CRKA005C	R88A-CAKA005S	—
	M040BR	R88M-K40030T-B				R88A-CAKA005B	—
	M040K	SV2-M040AS		SV2-040L2	SV2-E5	SV2-C5B	—
	M040BK	SV2-B040AS				SV2-D5B	—
PC40-06B	M075M	HG-KR73	MR-J4-70A	MR-J3ENCL5M-A1-L	MR-PWS1CBL5M-A1-L	—	—
	M075BM	HG-KR73B		SGD7S-5R5A00A	JZSP-C7PI0D-05-E	MR-BKS1CBL5M-A1-L	—
	M075Y	SGM7J-08AFA21			JZSP-C7M30F-05-E	—	—
	M075BY	SGM7J-08AFA2C			JZSP-C7M33F-05-E <sup>*2</sup>	—	—
	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		SV2-075L2	SV2-E5	SV2-C5C	—
	M075BK	SV2-B075AS				SV2-D5C	—
PC40H-08C	M100M	HG-SR102	MR-J4-100A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF3-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M100BM	HG-SR102B		SGD7S-7R6A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M085Y	SGM7G-09AFA21			JZSP-UVA101-05-E <sup>*4</sup>	—	—
	M085BY	SGM7G-09AFA2C			JZSP-UVA131-05-E <sup>*5</sup>	—	—
	M120S	R2AA13120BXHC0		RS1L03AC	AL-00918637-05	AL-00918631-05	—
	M120BS	R2AA13120BCHC0				AL-00918632-05	—
	M100R	R88M-K1K020T		R88D-KT10H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005S	—
	M100BR	R88M-K1K020T-B				R88A-CAGB005B <sup>*2</sup>	—
	M085K	SV2-M100AS		SV2-100L2	SV-E5A	SV-C5D	—
	M085BK	SV2-B100AS				SV-D5D	—
PC50-06D	M150M	HG-SR152	MR-J4-200A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF3-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M150BM	HG-SR152B		SGD7S-120A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M130Y	SGM7G-13AFA21			JZSP-UVA101-05-E <sup>*4</sup>	—	—
	M130BY	SGM7G-13AFA2C			JZSP-UVA131-05-E <sup>*5</sup>	—	—
	M180S	R2AA13180BXHC0		RS1A05AC	AL-00918637-05	AL-00918633-05	—
	M180BS	R2AA13180BCHC0				AL-00918634-05	—
	M150R	R88M-K1K520T		R88D-KT15H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005S	—
	M150BR	R88M-K1K520T-B				R88A-CAGB005B <sup>*2</sup>	—
	M130K	SV2-M150AS		SV2-150L2	SV-E5A	SV-C5D	—
	M130BK	SV2-B150AS				SV-D5D	—
PC60-10E	M200M	HG-SR202	MR-J4-200A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF5-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M200BM	HG-SR202B		SGD7S-180A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M180Y	SGM7G-20AFA21			JZSP-UVA301-05-E <sup>*4</sup>	—	—
	M180BY	SGM7G-20AFA2C			JZSP-UVA331-05-E <sup>*5</sup>	—	—
	M200S	R2AA13200LXHC0		RS1A05AC	AL-00918637-05	AL-00918633-05	—
	M200BS	R2AA13200LCHC0				AL-00918634-05	—
	M200R	R88M-K2K020T		R88D-KT20H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGB005S	—
	M200BR	R88M-K2K020T-B				R88A-CAGB005B <sup>*2</sup>	—
	M180K	SV2-M200AS		SV2-200L2	SV-E5A	SV-C5E	—
	M180BK	SV2-B200AS				SV-D5D	—
PC60H-10F	M350M	HG-SR352	MR-J4-350A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF6-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M350BM	HG-SR352B		SGD7S-330A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M290Y	SGM7G-30AFA21			JZSP-UVA701-05-E <sup>*4</sup>	—	—
	M290BY	SGM7G-30AFA2C			JZSP-UVA731-05-E <sup>*5</sup>	—	—
	M350S	R2AA13850LXHC0 <sup>*6</sup>		RS1A10AC	AL-00918637-05	AL-00918635-05	—
	M350BS	R2AA13850LCHC0 <sup>*6</sup>				AL-00918636-05	—
	M400R	R88M-K4K020T		R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005S	—
	M400BR	R88M-K4K020T-B				R88A-CAGD005B <sup>*2</sup>	—
	M290K	SV2-M300AS		SV2-500L2	SV-E5A	SV-C5F	—
	M290BK	SV2-B300AS				SV-D5D	—
PC80L-12G	M500M	HG-SR502	MR-J4-500A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF6-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M500BM	HG-SR502B		SGD7S-330A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M440Y	SGM7G-44AFA21			JZSP-UVA701-05-E <sup>*4</sup>	—	—
	M440BY	SGM7G-44AFA2C			JZSP-UVA731-05-E <sup>*5</sup>	—	—
	M450S	R2AA18450HXHC0		RS1A15AC	AL-00918637-05	AL-00918635-05	—
	M450BS	R2AA18450HCHC0				AL-00918636-05 <sup>*2</sup>	—
	M500R	R88M-K5K020T		R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005S	—
	M500BR	R88M-K5K020T-B				R88A-CAGD005B <sup>*2</sup>	—
	M440K	SV2-M500AS		SV2-500L2	SV-E5A	SV-C5F	—
	M440BK	SV2-B500AS				SV-D5D	—
PC80-12G	M700M	HG-SR702	MR-J4-700A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF8-A-5 <sup>*3</sup>	—	—
	M700BM	HG-SR702B		SGD7S-470A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M550Y	SGM7G-55AFA21			JZSP-UVA01-05-E <sup>*4</sup>	—	JUSP-RA04-E <sup>*7</sup>
	M550BY	SGM7G-55AFA2C			JZSP-UVA31-05-E <sup>*5</sup>	—	
	M550S	R2AA18550HXHC0		RS1A30AC	AL-00918637-05	AL-00918629-05	—
	M550BS	R2AA18550HCHC0				AL-00918630-05	REGIST-1000W6R7B <sup>*7</sup>
	M450R	R88M-K4K510T		R88D-KT50H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGD005S	—
	M450BR	R88M-K4K510T-B				R88A-CAGD005B <sup>*2</sup>	—
	M420M	HG-SR421		MR-J4-500A	MR-J3ENSCBL5M-L	SVP-M-J3HF8-A-5 <sup>*3</sup>	—
	M420BM	HG-SR421B		SGD7S-550A00A	JZSP-CVP01-05-E	SVP-M-J3HF2B-A-5 <sup>*3</sup>	—
PC80H-12G	M750Y	SGM7G-75AFA21	RS1A30AC		JZSP-UVA01-05-E <sup>*4</sup>	—	JUSP-RA05-E <sup>*7</sup>
	M750BY	SGM7G-75AFA2C			JZSP-UVA31-05-E <sup>*5</sup>	—	
	M750S	R2AA18750HXHC0		AL-00918637-05	AL-00918629-05	AL-00918630-05	REGIST-1000W6RTB <sup>*7</sup>
	M750BS	R2AA18750HCHC0					
	M750R	R88M-K7K515T		R88D-KT75H	R88A-CRKC005N	R88A-CAGE005S	—
	M750BR	R88M-K7K515T-B				R88A-CAGE005B	—

※1 記号末尾の「M」、「Y」、「S」、「R」、「J」はモータメーカーを示します。M：三菱電機株式会社、Y：株安川電機製、S：山洋電気株式会社、R：オムロン株式会社、K：株キーエンス製

※2 モータケーブルとブレーキケーブルが一体型

※3 構ミスマ

※4 安川コントロール株式会社

※5 モータ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

※6 PC仕様の特殊品(出力軸長さがメーカーのカタログ品と異なります。)

※7 サーボアンプ/サーボパ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。

注) 株キーエンス製を選択した場合は、サーボアンプと各種ケーブルは添付されません。

## 形番別適用モータ(制御機器)一覧づき

形番、リード、減速比	記号 <sup>※1</sup>	サーボモータ	サーボアンプ/サーボパック/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-ENECL5M-H-MTH	SC-PWC3CBL5M-LL <sup>※5</sup>	—	DBU-11K <sup>※6</sup>
	M1100BM	HG-JR11K1MB			SC-BKCCBL5M-L <sup>※5</sup>	—	
	M1100Y	SGM7G-1AFAA21			JZSP-UVAB01-05-E <sup>※2</sup>	—	
	M1100BY	SGM7G-1AFAA2C	SGD7S-590A00A	JZSP-CVP01-05-E <sup>※2</sup>	JZSP-UVAB31-05-E <sup>※3</sup>	—	JUSP-RA05-E <sup>※4</sup>
	M1100S	R2AA2211KBXHCO			—	—	REGIST-1000W6R7B <sup>※4</sup>
	M1100BS	R2AA2211KBCHCO			AL-00918630-05	AL-00918630-05	
PC120-20J	M1500M	HG-JR15K1M	MR-J4-15KA	MR-ENECL5M-H-MTH	SC-PWC3CBL5M-LL <sup>※5</sup>	—	DBU-15K <sup>※6</sup>
	M1500BM	HG-JR15K1MB			SC-BKCCBL5M-L <sup>※5</sup>	—	
	M1500Y	SGM7G-1EFAA21			JZSP-UVAB01-05-E <sup>※2</sup>	—	
	M1500BY	SGM7G-1EFAA2C	SGD7S-780A00A	JZSP-CVP01-05-E <sup>※2</sup>	JZSP-UVAB31-05-E <sup>※3</sup>	—	JUSP-RA05-E <sup>※4</sup>
	M1500S	R2AA2215KBXHCO			—	—	REGIST-1000W6R7B <sup>※4</sup>
	M1500BS	R2AA2215KBCHCO			RS1A30AC	AL-00918630-05	

※1 記号末尾の「M」、「Y」、「S」はモータメーカーを示します。M：三菱電機<sup>※1</sup>製、Y：株安川電機<sup>※1</sup>製、S：山洋電気<sup>※1</sup>製

※2 安川コントロール<sup>※1</sup>製

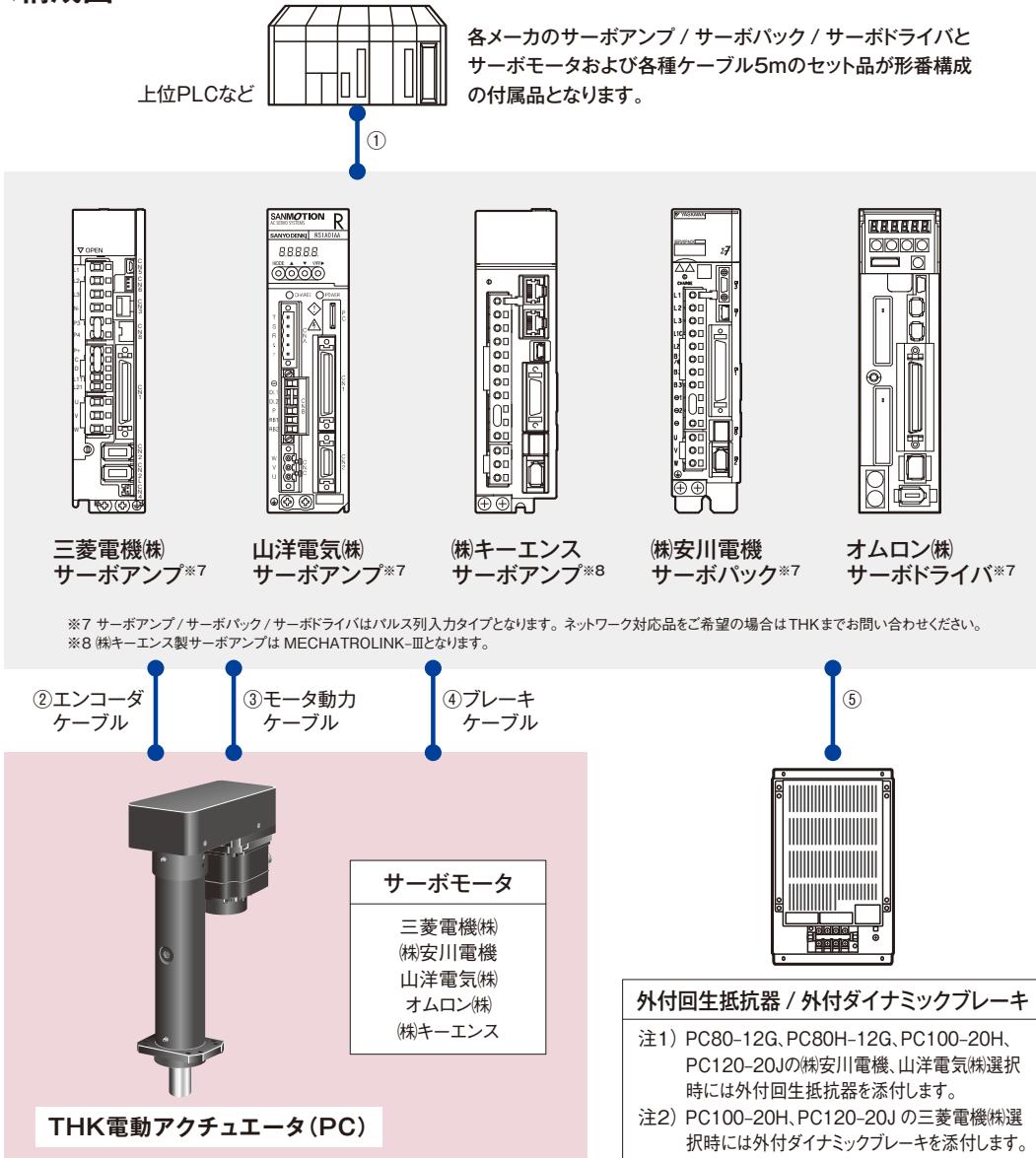
※3 モータケーブルとブレーキケーブルのセット形番：安川コントロール<sup>※1</sup>製

※4 サーボアンプ/サーボパ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<sup>※1</sup>製

※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/サーボパック/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/サーボパック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します <sup>※9</sup> 。	5m
③	サーボアンプ/サーボパック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します <sup>※9</sup> 。	5m
④	サーボアンプ/サーボパック/サーボドライバ～PC	THK電動アクチュエータに付属します <sup>※9</sup> 。	5m
⑤	サーボアンプ/サーボパック/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	モータ軸固定方法	モータケーブル向き
PCT20R	① 06N	② 0200	③ R	④ TL	⑤ (選択不要) <sup>*1</sup>	⑥ D	⑦ R
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: ドライバコントローラTLC	A1 K1	直結の場合 無記号	
PCT20R	06N					折返しの場合 D: 平取り K: キー S: クランプ	
[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/制御機器種類にて「TL」を選択した場合、⑨～⑫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				
M05	D00	DC	F3				
				⑨	⑩	⑪	⑫
				M05: 50W	D00: モータ側	DC: DC24V	F3: 固定用 3m
				M05B: 50Wブレーキ付き	R00: 反モータ側		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。

## 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 <sup>*2</sup> [N]	133
瞬時最大推力 <sup>*3</sup> [N]	402
電磁ブレーキ保持力 [N]	133
定格速度 <sup>*4</sup> [mm/s]	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
ロッド不回転精度 [°]	±1
最大可搬質量 <sup>*5</sup> [kg]	20
加減速度	水平 0.3G 垂直 0.3G
走行寿命 <sup>*6</sup> [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。

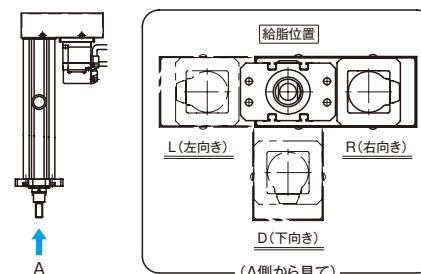
※4 定格速度は、モータ定格回転数時の速度です。

※5 最大可搬質量は、定格速度時の質量です。

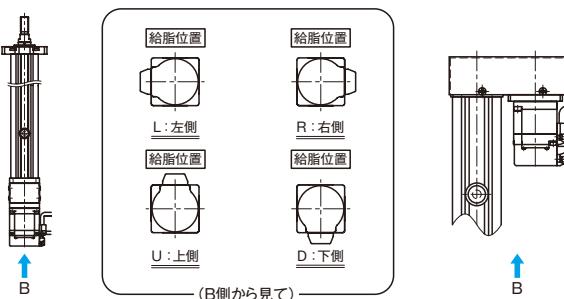
※6 走行寿命は下記条件の場合の理論値です。

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	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 サーボモータ	株安川電機	Σ-7	SGM7J-A5 SGM7A-A5	50	A1	SFC-025DA2-8B-BB (三木ブーリ) XGT2-25C-8-8 (NBK)
	三菱電機	MELSERVO J4	HG-KR053 HG-MR053			
	多摩川精機	TBL-i II	TS4602			
	オムロン	TBL-i IV	TSM3102			
	山洋電気	OMNUC G5	R88M-K05030			
	株キーエンス	SANMOTION R	R2□A04005			
	バナソニック	SV2	SV2-M005			
		MINAS A6	MSMF5A		K1	

### ■折返し

モータ種類	メーカ	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 サーボモータ	株安川電機	Σ-7	SGM7J-A5 SGM7A-A5	50	A1D, A1K, A1S
	三菱電機	MELSERVO J4	HG-KR053 HG-MR053		A1D, A1K, A1S
	多摩川精機	TBL-i II	TS4602		A1D, A1K, A1S
	オムロン	TBL-i IV	TSM3102		A1D, A1K, A1S
	山洋電気	OMNUC G5	R88M-K05030		A1D, A1K, A1S
	株キーエンス	SV2	SV2-M005		A1K, A1S
	バナソニック	MINAS A6	MSMF5A		K1D, K1K, K1S

注1) 上記以外のモータを取りける際は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タログをご参照ください。

## 基本仕様

モータ定格出力 [W]	50
ねじ軸径 [mm]	Ø8
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C0a [N]	3510
谷径 [mm]	Ø6.872
ボール中心径 [mm]	Ø8.4
軸受部 (固定側) アキシャル方向	基本動定格荷重Ca [N] 静的許容荷重PoA [N]
	8000 3240
起動トルク <sup>*7</sup> [N·cm]	1.6
最大入力トルク [N·m]	0.48

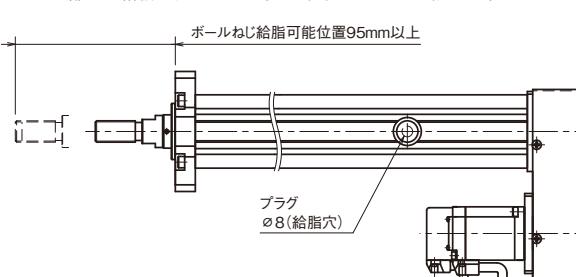
※7 ブーリ、タイミングベルトは含まれておりません。

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

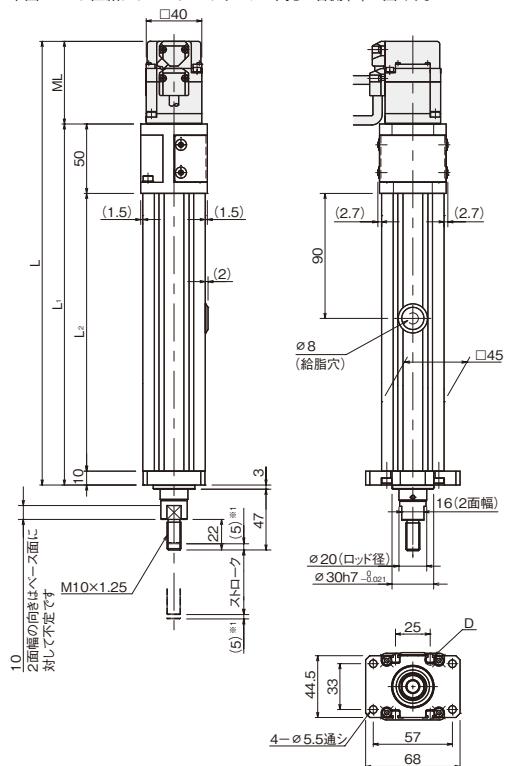
モータ定格出力 [W]	50
タイミングベルト形番	196-2GT-6
メーカ	ゲイツ・ユニット・アジア
取付張力 [N]	15.8~19.8
ベルト単位質量 [g/mm幅×m長]	1.6
ベルト幅 [mm]	6
軸間距離 [mm]	54

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	瞬間最大 推力 402N	ストローク MAX 200mm
---------------	---------------	-----------	------------	--------------	--------------------	-----------------------

寸法

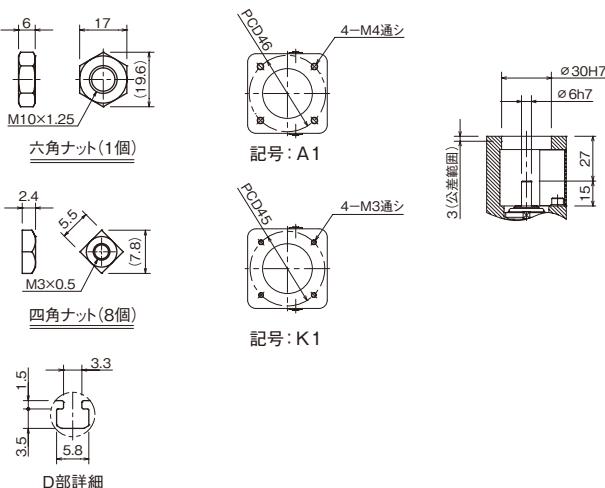
直結

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

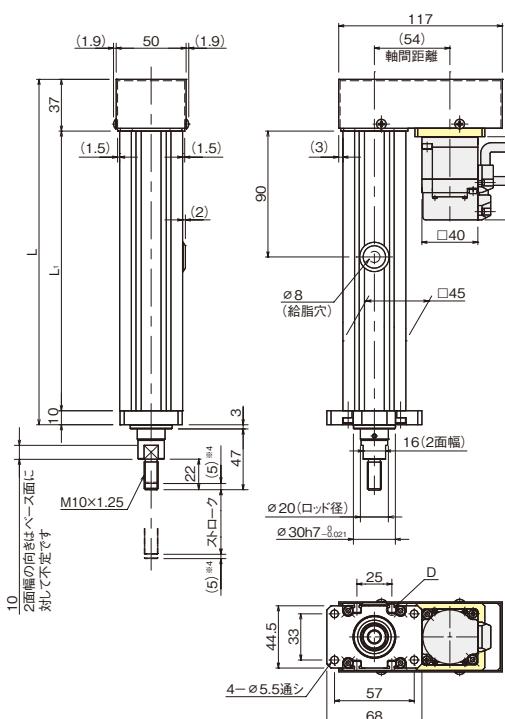
ストローク [mm] (メカストッパ間ストローク)	50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)
最高速度 <sup>※2</sup> [mm/s]	ボールねじリード:6mm	300		230
寸法 <sup>※3</sup> [mm]	L	319.5(355.1)	369.5(405.1)	419.5(455.1)
	L <sub>1</sub>	260	310	360
	L <sub>2</sub>	200	250	300
	ML		59.5(95.1)	
質量 <sup>※3</sup> [kg]	モータ無し	1.4	1.6	1.8
	モータ付き	1.9(2.1)	2.1(2.3)	2.3(2.5)
				2.5(2.7)

※2 最高速度は、モーターの回転数( $3000\text{min}^{-1}$ )を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。

※2 最高速度は、モータの回転数(3000)  
※3 ( )内はドリード付きの値です

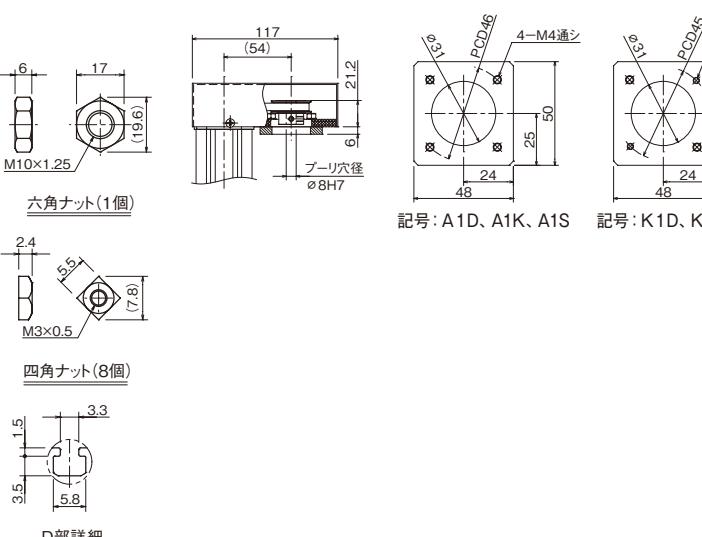
折返

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 メカストップまでのクロック数

モータブラケット



方法索引

寸法式	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 <sup>*5</sup> [mm/s]	ボールねじリード: 6mm		300		230
寸法 <sup>*6</sup> [mm]	L	247	297	347	397
	L <sub>1</sub>	200	250	300	350
	ML		59.5(95.1)		
質量 <sup>*6</sup> [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<sup>-1</sup>)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
PCT25R ①	04N	0200	R	TH ⑤	D ⑥	(選択不要) <sup>※1</sup>	R ⑧
PCT25 ②	04N	0050: 50mm ③	直結の場合 N: 直結	0: モータ無し TH: ドライバコントローラTHC	A1 ⑦	直結の場合 A2 無記号	/
PCT25R ④	06N	0300: 300mm ⑤	折返しの場合 D: 下 L: 左 R: 右	「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	K1 ⑨	折返しの場合 K2 D: 平取り B1 K: キー	U: 上側 D: 下側 L: 左側 R: 右側 ⑩
					B2 S: クランプブ		M10: 100W M10B: 100Wブレーキ付き M20: 200W M20B: 200Wブレーキ付き ⑪

「R」はモータ折返しを表します。

①形番で「PCT25R」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「TH」を選択した場合、選択不要です。

⑤モータ有無/制御機器種類にて「TH」を選択した場合、⑨~⑫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
M20	D00	D2	F3
M10: 100W	D00: モータ側	D1: 100V	F3: 固定用 3m
M10B: 100Wブレーキ付き	R00: 反モータ側	D2: 200V	F5: 固定用 5m
M20: 200W			FA: 固定用 10m
M20B: 200Wブレーキ付き			H3: 高屈曲 3m
			H5: 高屈曲 5m
			HA: 高屈曲 10m

### 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 <sup>※2</sup> [N]		400	266	804	536
瞬時最大推力 <sup>※3</sup> [N]		1194	796	2400	1600
電磁ブレーキ保持力 [N]		400	266	804	536
定格速度 <sup>※4</sup> [mm/s]		200	300	200	300
繰り返し位置決め精度 [mm]		$\pm 0.01$			
ロストモーション [mm]		0.1			
ロッド不回転精度 [°]		$\pm 1$			
最大可搬質量 <sup>※5</sup> [kg]	加減速度	水平 0.3G	40	35	55
		垂直 0.3G	10	10	20
走行寿命 <sup>※6</sup> [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

### モータブラケット、モータ軸固定方法対応表

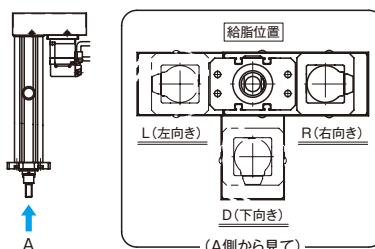
■直結

モータ種類	メーカ	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
株安川電機		Σ-7	SGM7J-01 SGM7A-01			
三菱電機(株)	MELSERVO	J4	HG-KR13 HG-MR13	100	A1	SFC-025DA2-8B-8B (三木ブーリ) XGT2-25C-8-8 (NBK)
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			
株安川電機		Σ-7	SGM7J-02 SGM7A-02			
三菱電機(株)	MELSERVO	J4	HG-KR23 HG-MR23	200	A2	SFC-030DA2-8B-14B (三木ブーリ) XGT2-27C-8-14 (NBK)
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			
パナソニック(株)	MINAS	A6	MSMF01	100	K1	SFC-025DA2-8B-BB (三木ブーリ) XGT2-25C-8-8 (NBK)
オムロン(株)	OMNUC	G5	R88M-K20030	200	K2	SFC-025DA2-8B-11B (三木ブーリ) XGT2-25C-8-11 (NBK)
パナソニック(株)	MINAS	A6	MSMF02		B1	SFC-025DA2-8B-10B (三木ブーリ) XGT2-25C-8-10 (NBK)
ステッピングモーター(株)	オリエンタルモーター(株)	αステップ	AZ6*, AR6*		B1	
		5相	CVK	PKP56* (PKP569FM*を除く)	B1	SFC-025DA2-8B-8B (三木ブーリ) XGT2-25C-8-8 (NBK)
		2相		PKP26*	B2	

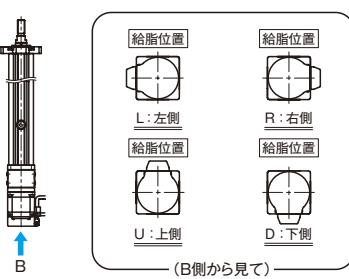
注1) 上記以外のモータを取付ける際はTHKまでお問い合わせください。

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タログをご参照ください。

### ④オプション(モータ折返し)



### ⑧モータケーブル向き



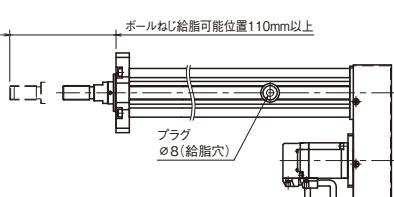
(注3) 折返しの場合、ケーブル向き本体側は不可となります。

### ■折返し

モータ種類	メーカ	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
株安川電機		Σ-7	SGM7J-01 SGM7A-01	100	A1D, A1K, A1S
			SGM7J-02 SGM7A-02	200	A2D, A2K, A2S
三菱電機(株)	MELSERVO	J4	HG-KR13 HG-MR13 HG-KR23 HG-MR23	100	A1D, A1S
			TS4603 TS4607	200	A2D, A2K, A2S
多摩川精機(株)	TBL-iII		TSM3104	100	A1D, A1K, A1S
	TBL-iIV		TSM3202	200	A2D, A2K, A2S
(株)キーエンス	MINAS	A6	MSMF01 MSMF02	100 200	K1D, K1K, K1S K2D, K2K, K2S
山洋電気(株)	SANMOTION R	R2□A06020	SV2-M010 SV2-M020	100 200	A1D, A1K, A1S A2D, A2K, A2S
オムロン(株)	OMNUC	G5	R2□A06020 R88M-K10030 R88M-K20030	200	A1K, A1S K2K, K2S

### 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ラー  
ルねじ軸へ塗布してください。



### 折返し部詳細

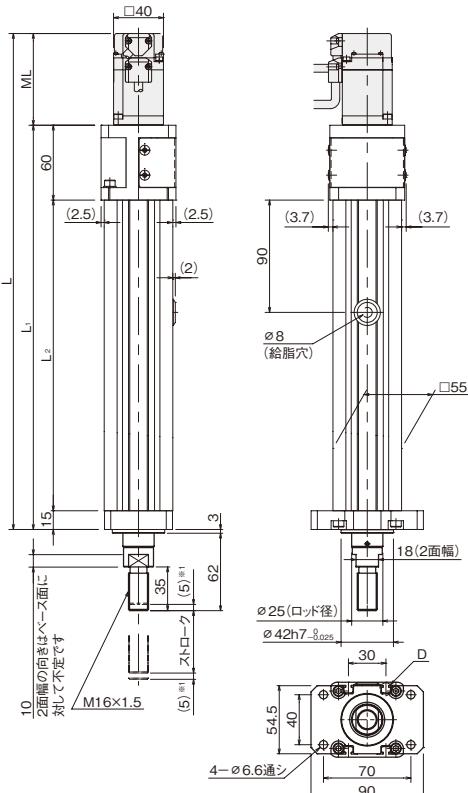
モータ定格出力 [W]	100	200
タイミングベルト形番	273-3GT-6	273-3GT-9
メーカ	ゲイツ・ユニット・アジア(株)	
取付張力 [N]	29~36	44~55
ベルト単位質量 [g/mm幅×m長]	2.5	2.5
ベルト幅 [mm]	6	9
軸間距離 [mm]	76.5	76.5

サーボモータ  
100W サーボモータ  
200W ロッド外径  
25mm モータ直結  
モータ折返し  
定格推力  
MAX 804N  
瞬時最大  
推力MAX  
2400N  
ストローク  
MAX 300mm

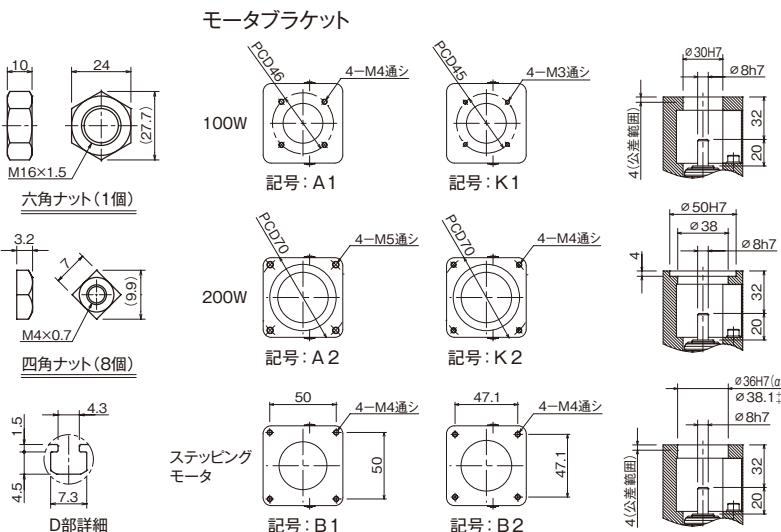
## 寸法

### 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。



### 寸法表

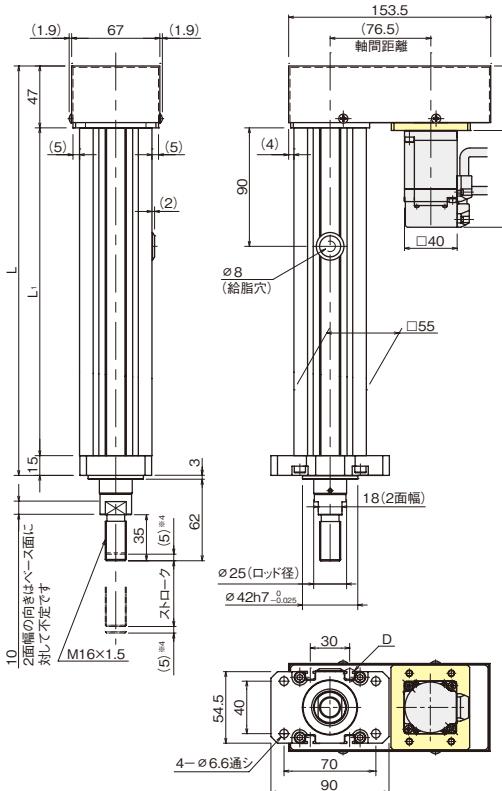
ストローク [mm] (メカストップ間ストローク)	50 (60)	100 (110)	150 (160)	200 (210)	250 (260)	300 (310)
最高速度 <sup>※2</sup> ボールねじリード: 4mm [mm/s]	200				160	130
ボールねじリード: 6mm		300		260	200	160
L	100W 200W	397.5(433.1) 400.1(434.7)	447.5(483.1) 450.1(484.7)	497.5(533.1) 500.1(534.7)	547.5(583.1) 550.1(584.7)	597.5(633.1) 600.1(634.7)
L <sub>1</sub>		324	374	424	474	524
L <sub>2</sub>		249	299	349	399	449
ML	100W 200W		73.5(109.1)		76.1(110.7)	
質量 <sup>※3</sup> [kg]	モータ無し モータ付き 100W 200W	2.8 3.4(3.6) 3.7(3.9)	3.2 4.1(4.6) 4.1(4.6)	3.5 4.4(4.6) 4.4(4.6)	3.8 4.5(5.5) 4.8(5.3)	4.2 5.1(5.6) 5.1(5.6)
モータ付き 200W	4.5 5.5(5.2) 5.4(5.9)					

※2 最高速度は、モータの回転数(3000min<sup>-1</sup>)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。

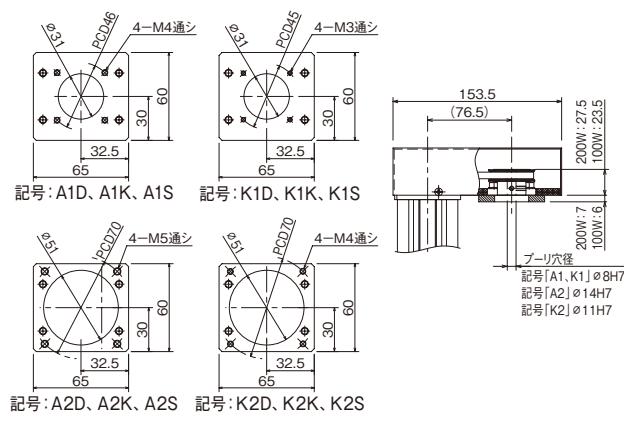
### 折返し

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 <sup>※5</sup> ボールねじリード: 4mm [mm/s]	200				160	130
ボールねじリード: 6mm		300		260	200	160
L	311	361	411	461	511	561
L <sub>1</sub>	249	299	349	399	449	499
ML	100W 200W		73.5(109.1)		76.1(110.7)	
質量 <sup>※6</sup> [kg]	モータ無し モータ付き 100W 200W	3.1 4.0(4.5)	3.4 4.3(4.8)	3.8 4.7(5.2)	4.1 5.0(5.5)	4.4 5.3(5.8)
モータ付き 200W	4.7 5.2(5.4) 5.7(6.2)					

※5 最高速度は、モータの回転数(3000min<sup>-1</sup>)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

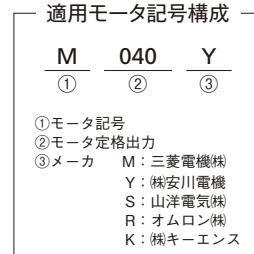
形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション(給脂位置)
PC30	06A	0200	A	R
① PC30	② 06A	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下
		⑥ 250mm		L : 左 R : 右

適用モータ(制御機器種類)  
モータケーブル向き

モータケーブル向き  
R /

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
M40	D00	D2	F3
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



モータ無しの場合
OM : モータ無し
OY : モータ無し
OS : モータ無し
OR : モータ無し
OK : モータ無し

モータドライバ付きの場合

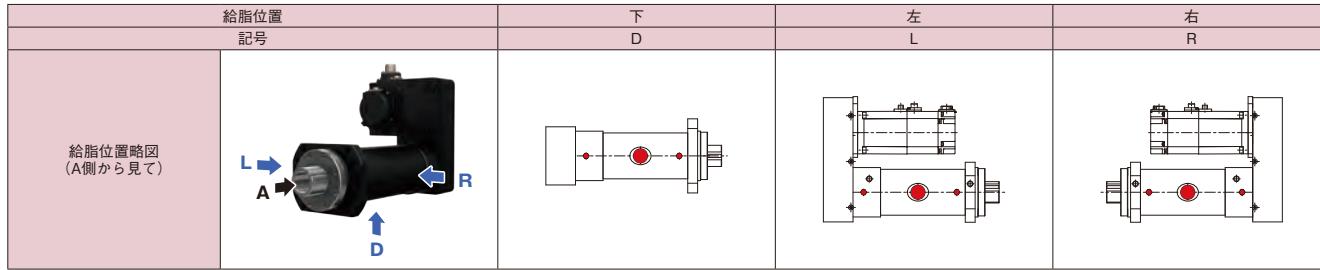
ブレーキ無し	ブレーキ付き
M040M : 400W	M040BM : 400W
M040Y : 400W	M040BY : 400W
M040S : 400W	M040BS : 400W
M040R : 400W	M040BR : 400W
M040K : 400W	M040BK : 400W

コントローラ付きの場合

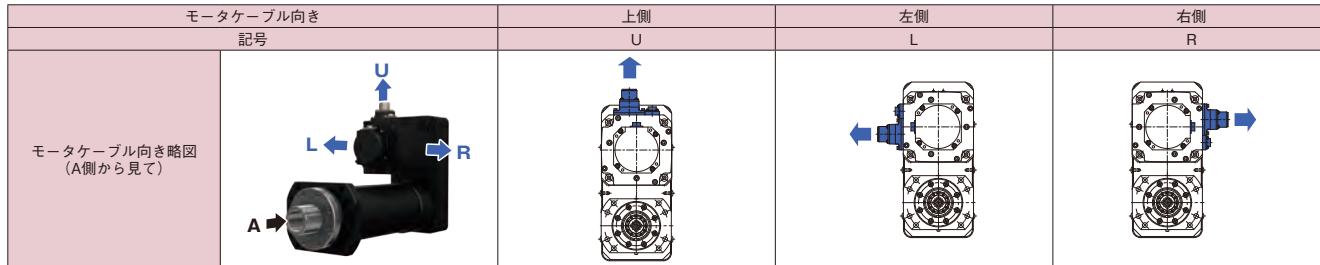
TH : ドライバコントローラTHC
--------------------

⑦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)



## 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)



## 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	0.4
ボールねじリード[mm]					6		
減速比				28/40			
定格推力 <sup>※1</sup> [kN]				1.6			
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]				3.3			
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]				210			
加減速度 <sup>※4</sup> [G]				0.3			
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [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 <sup>※6</sup> [N·m]				2.6			
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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。

サポモータ 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

-1章-  
シリアルパズル

-2章-  
ユニバーサル

-3章-  
シリコンズミー

-4章-  
シリーズ

-5章-  
シリアルアーズ

-6章-  
シリアルストーラ

-7章-  
シリアルモータ

-8章-  
シリーズ

-9章-  
シリアルスティージ

PCT  
20

PCT  
25

PC  
30

PC  
40

PC  
50

PC  
60

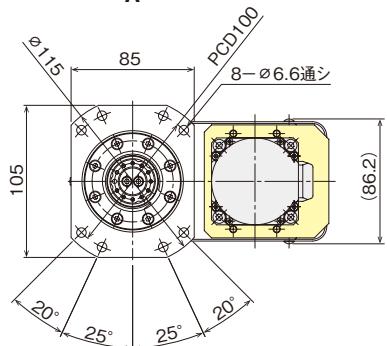
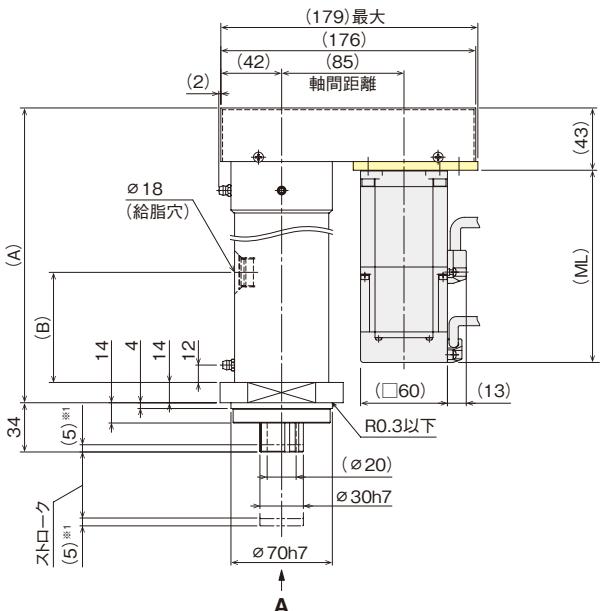
PC  
80

PC  
100

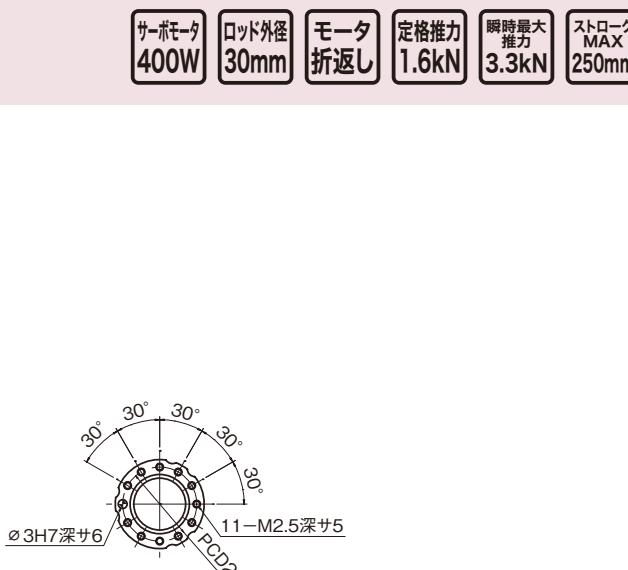
PC  
120

## 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。



ボールスライド軸先端詳細(A矢視)

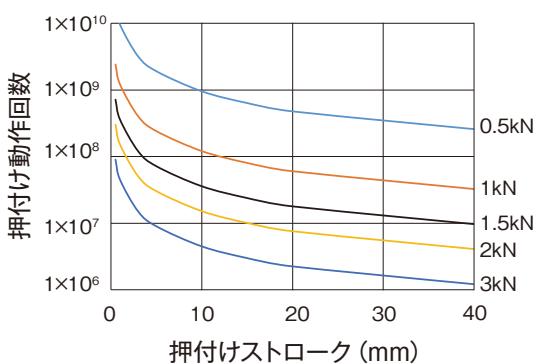
## 寸法表

寸法 [mm]	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)
		A	B	C	D	E
ML	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)		
	M040K(M040BK) *2*3			85.5(126)		
質量 [kg]	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:三菱電機株式会社、Y:川崎重工業機械製造、S:山洋電気株式会社、R:オムロン株式会社、K:キヤンス株式会社を示します。

## 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

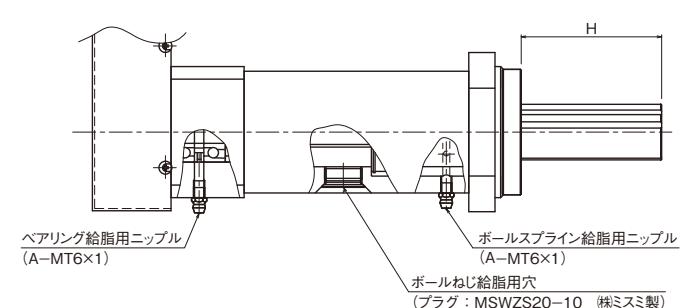
搭載質量：最大可搬質量搭載時

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。



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	A	D:下 L:左 R:右
		250mm		

適用モータ(制御機器種類)  
THモータケーブル向き  
R /

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
M75 : 750W	D00 : モータ側	D2 : 200V	F3 : 固定用 3m
M75B : 750Wブレーキ付き			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

モータ無しの場合  
OM : モータ無し  
OY : モータ無し  
OS : モータ無し  
OR : モータ無し  
OK : 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

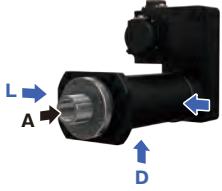
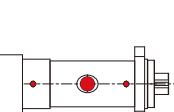
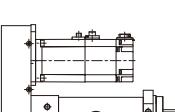
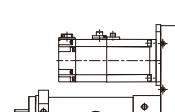
「TH」を選択した場合は、別途コントローラの手配が必要です。→6章002

### 適用モータ記号構成

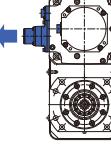
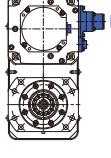
M 075 Y  
① ② ③

①モータ記号  
②モータ定格出力  
③メーカー  
M : 三菱電機  
Y : 畑安川電機  
S : 山洋電気  
R : オムロン  
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、コントローラ付きの場合)

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	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 <sup>※1</sup> [kN]				3.2		
	瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]				6.4		
	最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]				200		
	加減速度 <sup>※4</sup> [G]				0.3		
	許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [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 <sup>※6</sup> [N·m]				4.8		
	最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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。

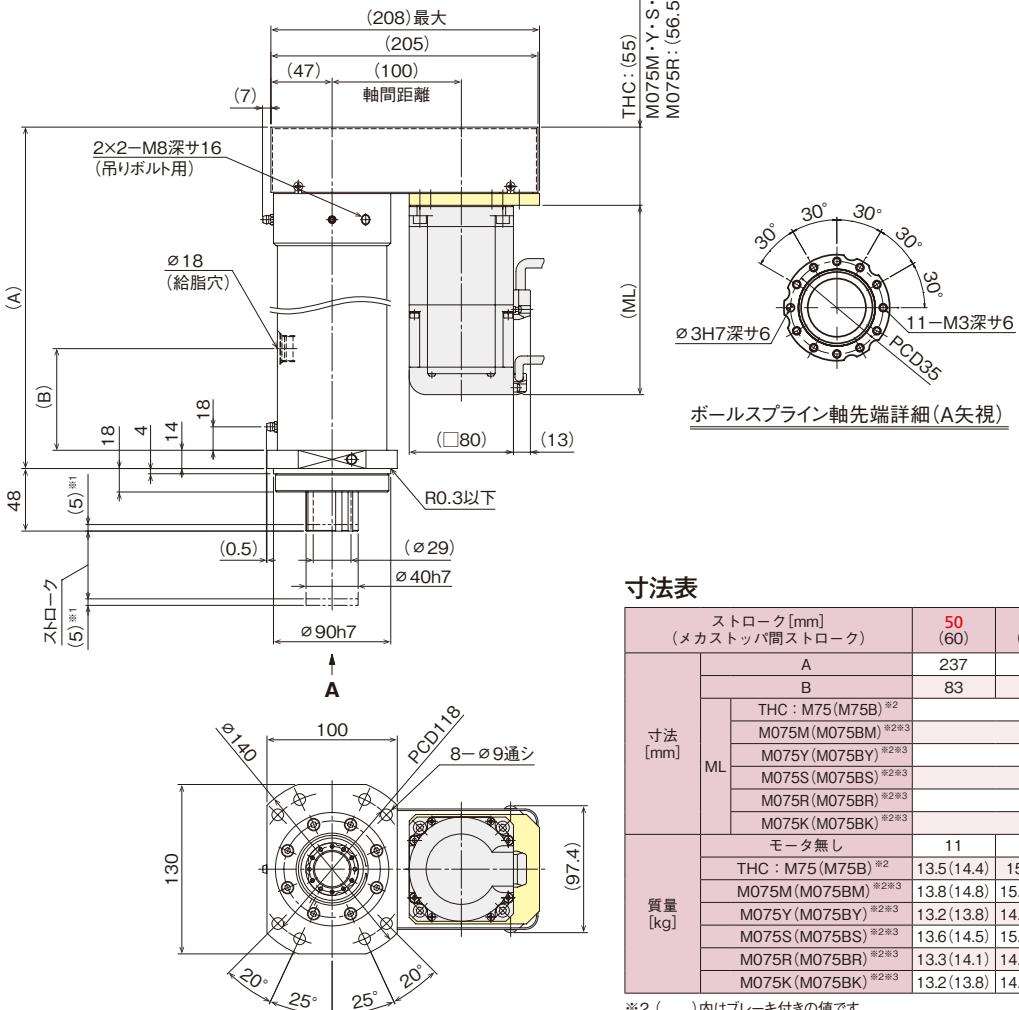
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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。

サポモータ 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

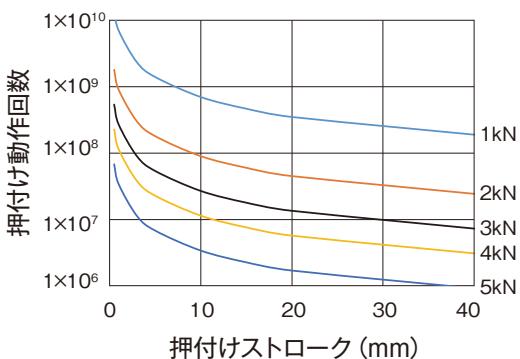
## 寸法

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。

## 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。

## 寸法表

寸法 [mm]	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)
		A	B	C	D	E
ML	THC : M75(M75B) *2	237	287	337	387	437
	M075M(M075BM) *2*3	83	93	143	193	243
	M075Y(M075BY) *2*3	108.7(145.3)				
	M075S(M075BS) *2*3	112(152.3)				
	M075R(M075BR) *2*3	97(144)				
	M075K(M075BK) *2*3	107.3(143)				
	モータ無し	112	12.6	14.1	15.6	17.1
質量 [kg]	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)

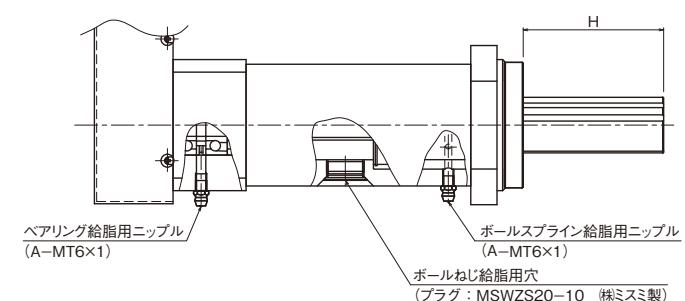
※2 ( )内はブレーキ付きの値です。

※3 記号末尾はそれぞれ、M:三菱電機株式会社、Y:川崎重工業株式会社、S:山洋電気株式会社、R:オムロン株式会社、K:キヤンス株式会社を示します。

## 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。



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	OM	R
① PC40H	② 08C	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し OK : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm				

### 適用モータ記号構成

M 085 Y

- 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

モータドライバ付きの場合	モータ無しの場合
ブレーキ無し	ブレーキ付き
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

### 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	HG-SR102	SGM7G-09AFA21	R2AA13120BXHC0	R88M-K1K020T	SV2-M100AS
	ブレーキ無し 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 <sup>※1</sup> [kN]	5.6	6.3	6.7	5.6	6.3	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]			11.2			
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	151	113	151	150	113	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]			0.1			
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [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 <sup>※6</sup> [N·m]			9.5			
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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。

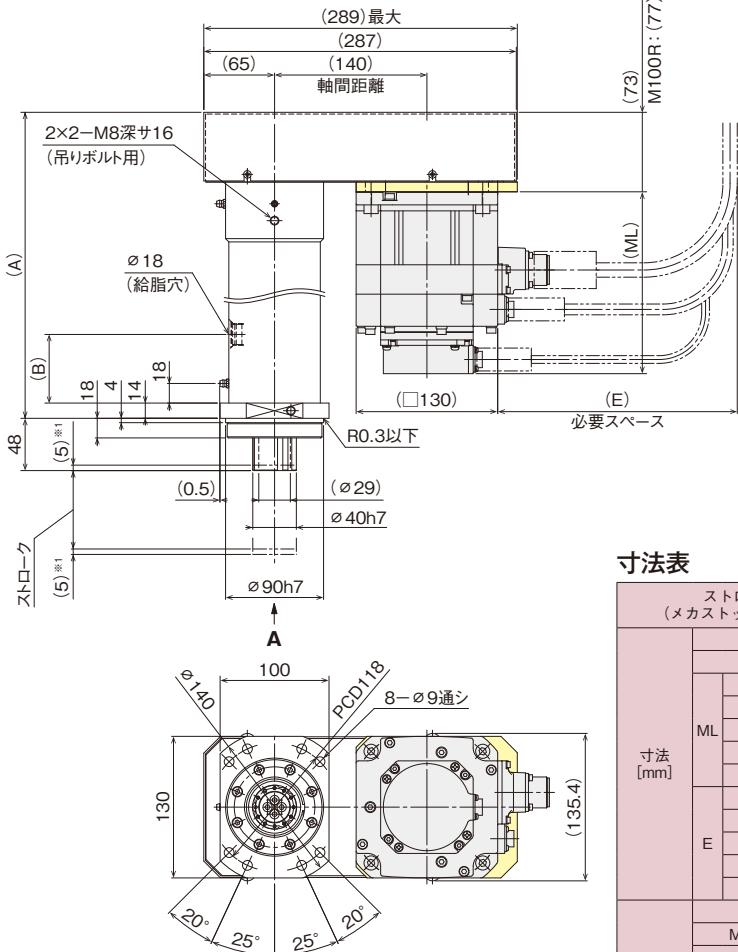
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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。

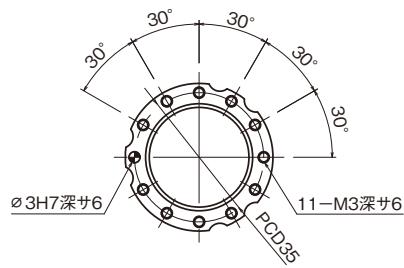
ロッド外径  
40mm モータ  
折返し 定格推力  
MAX 6.7kN 瞬時最大  
推力 11.2kN ストローク  
MAX 250mm

## 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pline軸先端詳細(A矢視)

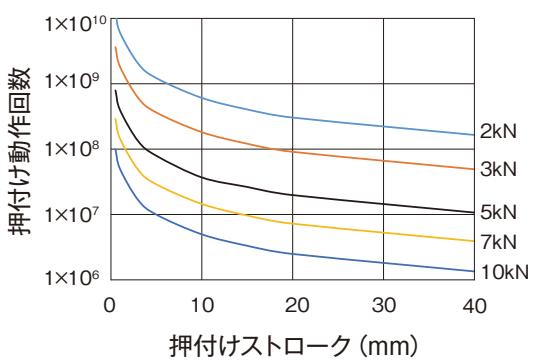
## 寸法表

	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	
質量 [kg]	モータ無し	15.6	17.2	18.8	20.4	22
	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:三菱電機株式会社、Y:川崎重工業株式会社、S:山洋電気株式会社、R:オムロン株式会社、K:キヤンセンス株式会社を示します。

## 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

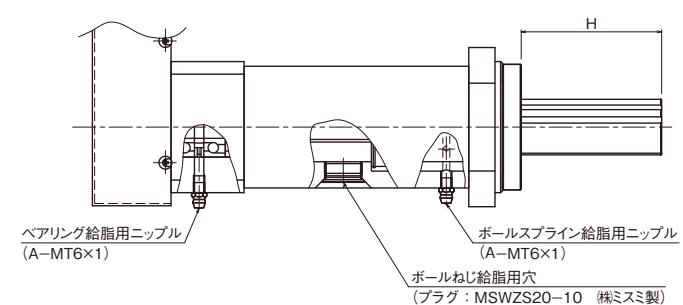
搭載質量：最大可搬質量搭載時

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。



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	OM	R
① PC50	② 06D	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し OK : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm				

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 Y : (株)安川電機 S : 山洋電気 R : オムロン 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)安川電機	山洋電気	オムロン	(株)キーエンス
	形番	HG-SR152	SGM7G-13AFA21	R2AA13180HXHC0	R88M-K1K520T	SV2-M150AS
	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 <sup>※1</sup> [kN]	8.4	9.8	10.2	8.4	9.8	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]			16.8			
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	150	112	150	150	112	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]			0.1			
許容アキシャル荷重 <sup>※5</sup> [kN]	16.8					
押付け方向						
引張り方向						
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 <sup>※6</sup> [N·m]			14.3			
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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。

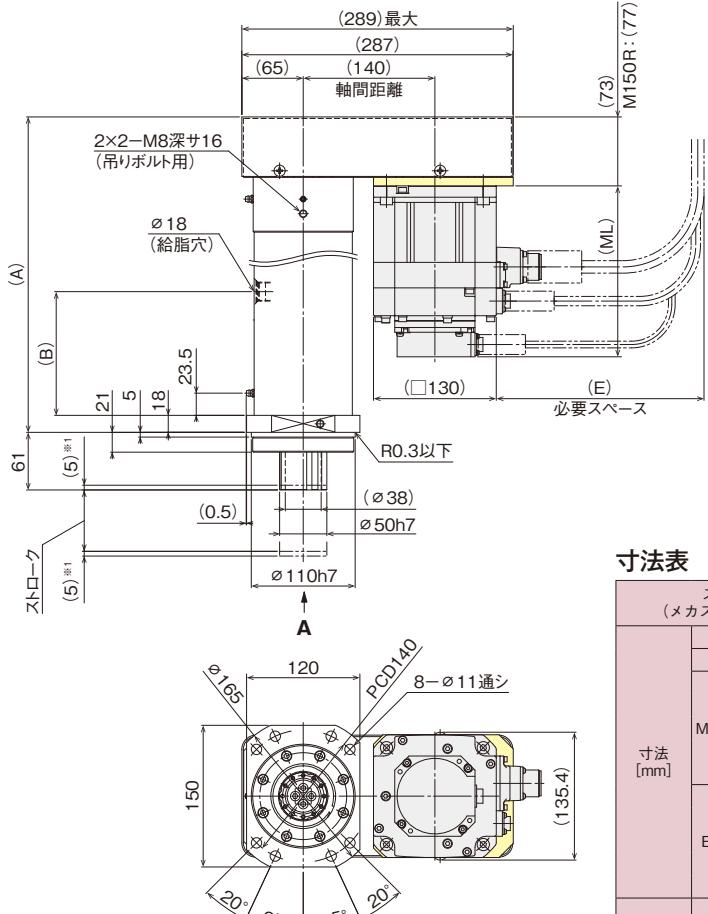
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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。

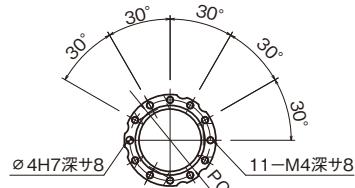
ロッド外径  
50mm モータ  
折返し 定格推力  
MAX 10.2kN 瞬時最大  
推力 MAX 16.8kN ストローク  
MAX 250mm

## 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。



ボールスcrew軸先端詳細(A矢視)

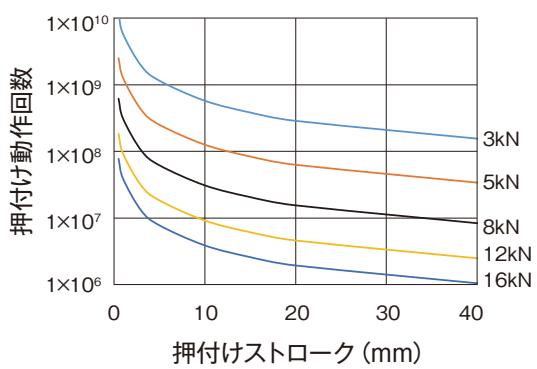
## 寸法表

	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	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:三菱電機製、Y:川崎重工業製、S:山洋電気製、R:オムロン製、K:キヤンス製を示します。

## 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

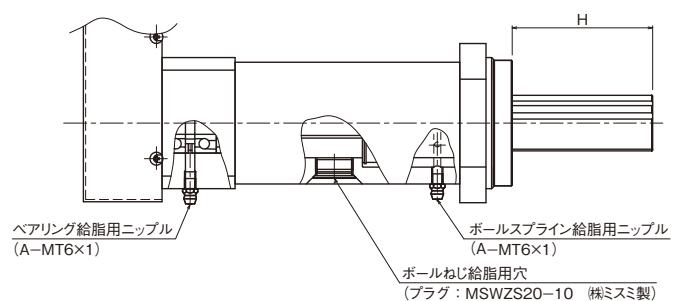
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

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。



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

# PC60-10E

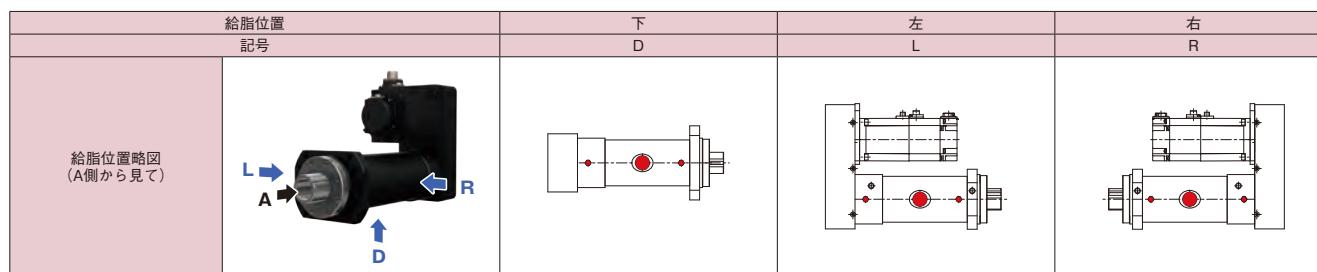
モータ無し仕様  
モータドライバ付き仕様

## 形番構成

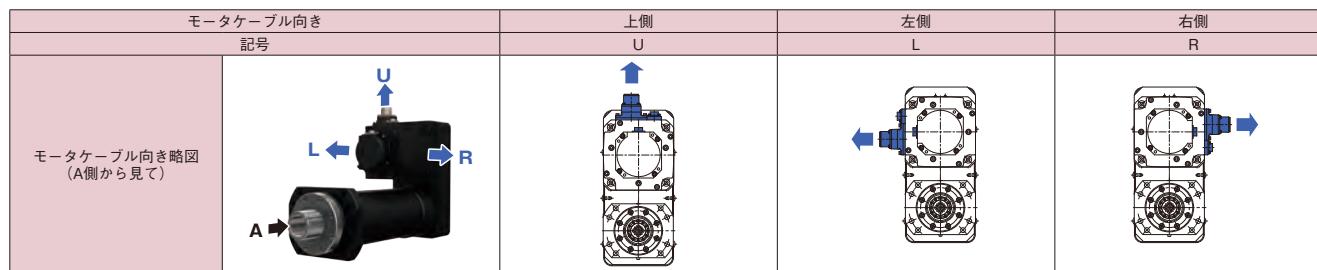
形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション(給脂位置)	適用モータ(制御機器種類)	モータケーブル向き
PC60	10E	0200	A	R	OM	R
① PC60	② 10E	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し OK : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm			⑥ モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し M200M : 2kW M180Y : 1.8kW M200S : 2kW M200R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

適用モータ記号構成  
M 180 Y  
①モータ記号  
②モータ定格出力  
③メーカー M:三菱電機 Y:株安川電機 S:山洋電気 R:オムロン K:株キーエンス

### ⑤オプション(給脂位置)



### ⑦モータケーブル向き(モータドライバ付きの場合)



## 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
	メーカー	三菱電機	株安川電機	山洋電気	オムロン	株キーエンス
	形番	HG-SR202	SGM7G-20AFA21	R2AA13200LXHC0	R88M-K2K020T	SV2-M200AS
	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 <sup>※1</sup> [kN]	10.9	13.1	10.9	10.9	13.1	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]				21.8		
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	155	116	155	155	116	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]				0.1		
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [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 <sup>※6</sup> [N·m]				19.1		
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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。

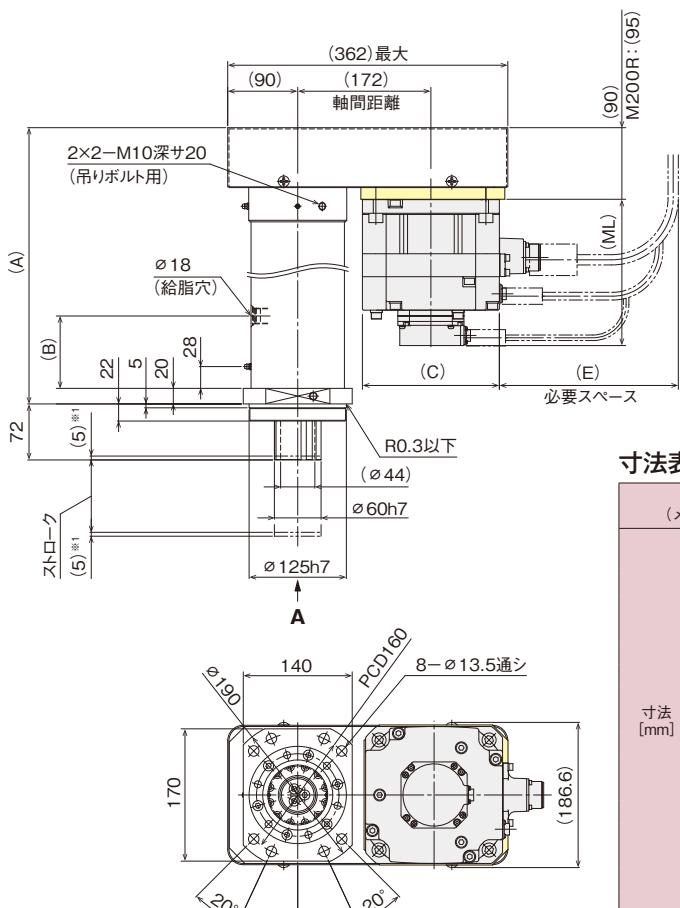
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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。

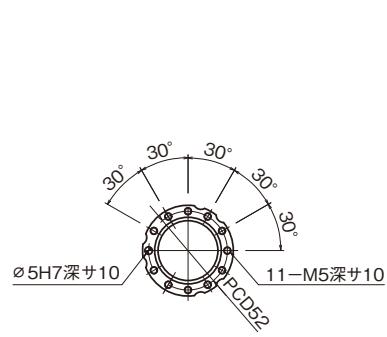
ロッド外径  
60mm モータ  
折返し 定格推力  
MAX 13.1kN 瞬時最大  
推力 21.8kN ストローク  
MAX 250mm

## 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crew軸先端詳細(A矢視)

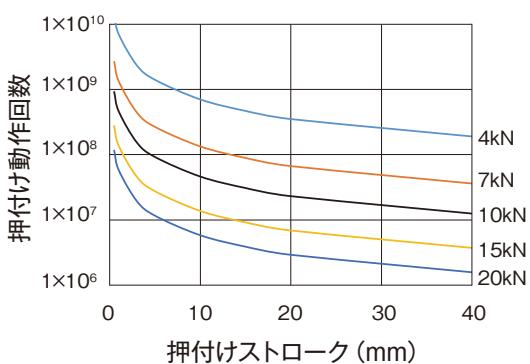
## 寸法表

	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:三菱電機株式会社、Y:川崎重工業株式会社、S:山洋電気株式会社、R:オムロン株式会社、K:キヤンス株式会社を示します。

## 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

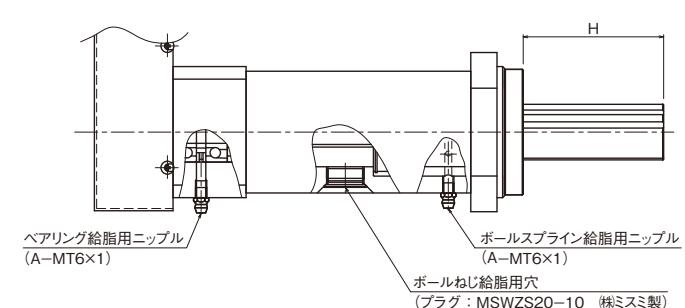
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

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。



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	OM	R
① PC60H	② 10F	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し OK : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm				

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 Y : (株)安川電機 S : 山洋電気 R : オムロン 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
	メーカー	三菱電機	(株)安川電機	山洋電気	オムロン	(株)キーエンス
	形番	HG-SR352	SGM7G-30AFA21	R2AA18350LXHC0	R88M-K4K020T	SV2-M300AS
	ブレーキ無し 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 <sup>※1</sup> [kN]	17.8	19.8	18.1	20.4	19.8	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]			35.6			
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	166	125	166	166	125	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]			0.1			
許容アキシャル荷重 <sup>※5</sup> [kN]	35.6					
押付け方向						
引張り方向						
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 <sup>※6</sup> [N·m]			33.4			
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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-  
シリアルパ  
ズク

-2章-  
シユリバ  
ズサル

-3章-  
シリコノ  
ズミ

-4章-  
シリーブ  
ーズ

-5章-  
シリ多  
リ軸  
ーズ

-6章-  
シリコン  
トロ  
ーズ

-7章-  
シリニア  
モータ

-8章-  
シリブ  
リース  
ズ

-9章-  
シリ密  
スチ  
ジ

PCT  
20

PCT  
25

PC  
30

PC  
40

PC  
50

PC  
60

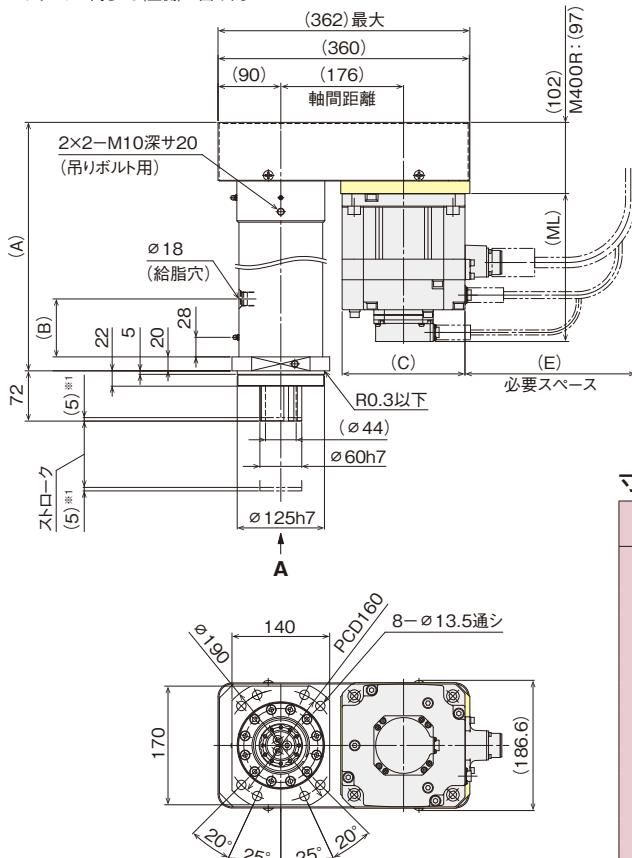
PC  
80

PC  
100

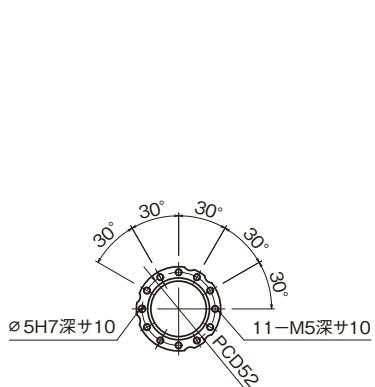
PC  
120

## 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crew軸先端詳細(A矢視)

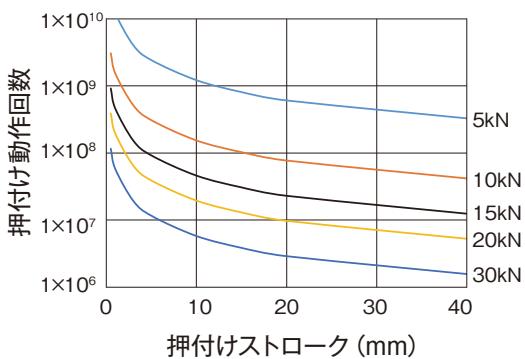
## 寸法表

	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				
	M290K (M290BK) *3	□180				
E	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:三菱電機製、Y:川崎重工業製、S:山洋電気製、R:オムロン製、K:キヤンス製を示します。

## 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)

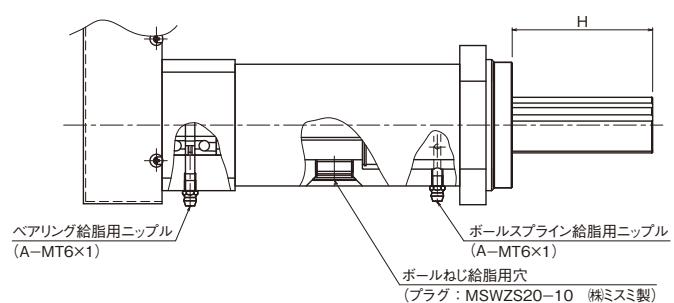
押付け方向 : 圧縮方向

搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

## 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。



ストローク	50	100	150	200	250
H	100	150	200	230	230

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。

# 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	OM	R
① PC80L	② 12G	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し OK : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm				

適用モータ記号構成		
M	440	Y
①モータ記号 ②モータ定格出力 ③メーカ M:三菱電機 Y:株安川電機 S:山洋電気 R:オムロン K:株キーエンス		
①	②	③

## 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
	メーカー	三菱電機	株安川電機	山洋電気	オムロン	株キーエンス
	形番	HG-SR502	SGM7G-44AFA21	R2AA18450HXHC0	R88M-K5K020T	SV2-M500AS
	ブレーキ無し 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 <sup>※1</sup> [kN]	24	28	21	23.9	28	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]	71	71	75	71.7	71	
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	177	133	177	177	133	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]			0.1			
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [kN]	120					
押付け方向						
引張り方向						
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 <sup>※6</sup> [N·m]	120					
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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 80mm モータ 折返し 定格推力 MAX 28kN 瞬時最大推力 71-75kN ストローク MAX 250mm

-1章-  
シリアルパズル

-2章-  
ユニバーサル

-3章-  
シリコノラズミー

-4章-  
シリーズ

-5章-  
シ多リーブ

-6章-  
シコンストローラ

-7章-  
シリアルモーター

-8章-  
シリーズ

-9章-  
シリーステージ

PCT  
20

PCT  
25

PC  
30

PC  
40

PC  
50

PC  
60

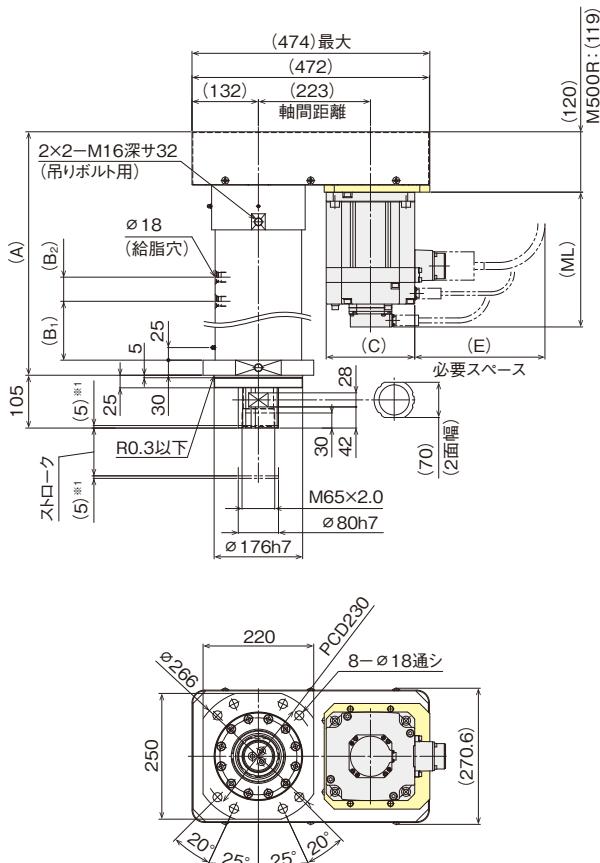
PC  
80

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。

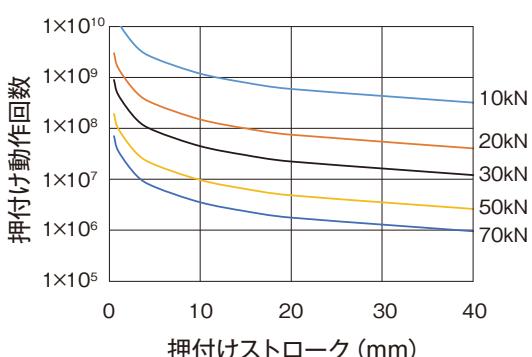
寸法表

	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 <sub>1</sub>	117	119	121	171	221
	B <sub>2</sub>	48	96		144	
	M500M (M500BM) *2*3		178.5 (228)			
	M440Y (M440BY) *2*3		184 (232)			
C	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				
E	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)
	M450S (M450BS) *2*3	133(135)	139(142)	146(149)	153(155)	159(168)
	M500R (M500BR) *2*3	131(134)	138(141)	145(148)	151(155)	158(161)
	M440K (M440BK) *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:三菱電機株式会社製、Y:川崎重工業機械製、S:山洋電気株式会社製、R:オムロン株式会社製、K:キヤンス株式会社製を示します。

## 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

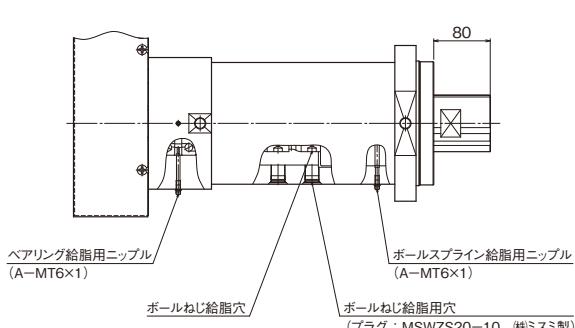
搭載質量：最大可搬質量搭載時

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。



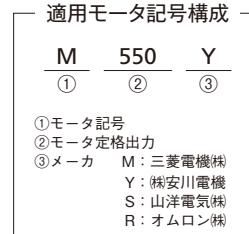
# PC80-12G

モータ無し仕様  
モータドライバ付き仕様

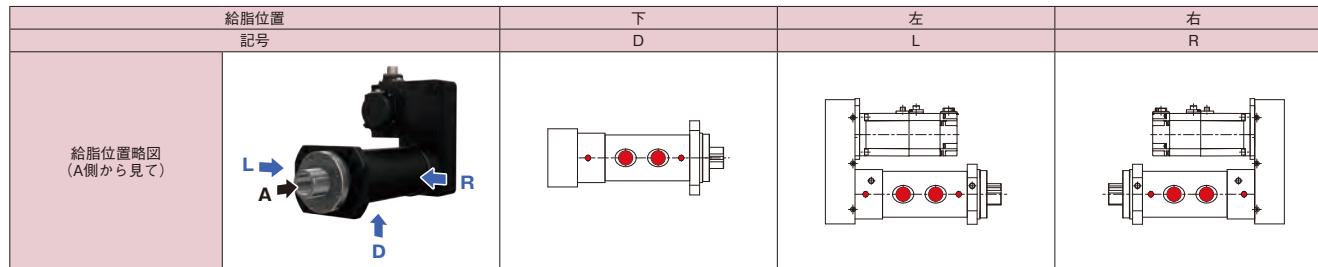


## 形番構成

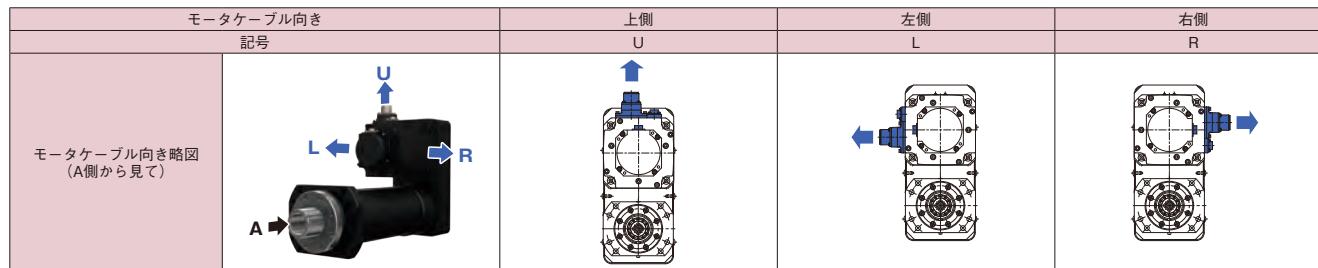
形番	リード、減速比	ストローク	設計記号	オプション(給脂位置)	適用モータ(制御機器種類)	モータケーブル向き
PC80	12G	0200	A	R	OM	R
① PC80	② 12G	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側
		② 0250 : 250mm			⑥ モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し M700M : 7kW M550Y : 5.5kW M550S : 5.5kW M450R : 4.5kW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



## ⑤オプション(給脂位置)



## ⑦モータケーブル向き(モータドライバ付きの場合)



## 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	株安川電機	山洋電気	オムロン
	形番	HG-SR702	SGM7G-55AFA21	R2AA18550HXHCO	R88M-K4K510T
	ブレーキ無し ブレーキ付き	HG-SR702B	SGM7G-55AFA2C	R2AA18550HCHCO	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 <sup>①</sup> [kN]	33	35	35	43	
瞬時最大推力 <sup>②</sup> [kN]	100	102	107	107	
最高速度 <sup>③</sup> [mm/s]	177	133	133	88	
加減速度 <sup>④</sup> [G]		0.1			
許容アキシアル荷重 <sup>⑤</sup> [kN]	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 <sup>⑥</sup> [N·m]	120				
最大可搬質量 <sup>⑦</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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 80mm モータ 折返し 定格推力 MAX 43kN 瞬時最大推力 100-107kN ストローク MAX 250mm

-1章-  
シリアルパズル

-2章-  
ユニバーサル

-3章-  
シリコノラズミー

-4章-  
シリーナーズ

-5章-  
シ多リ軸

-6章-  
シコントローラ

-7章-  
シリニアモータ

-8章-  
シブリースズ

-9章-  
シ精密スティージ

PCT  
20

PCT  
25

PC  
30

PC  
40

PC  
50

PC  
60

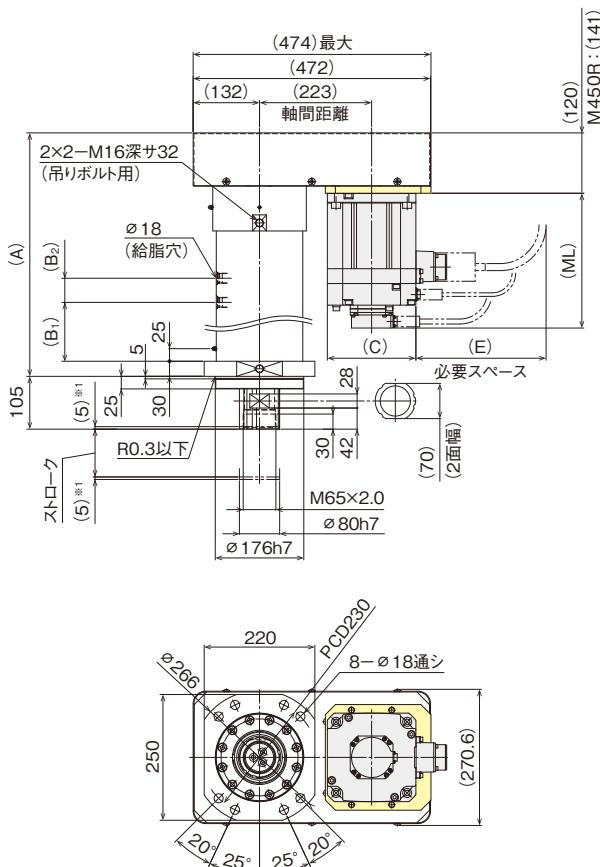
PC  
80

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。

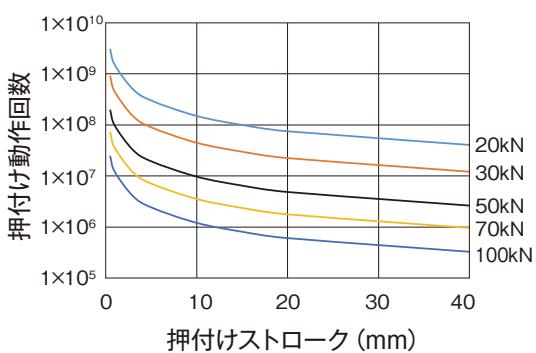
## 寸法表

	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)
ML	A	484	534	584	634	684
	B <sub>1</sub>	117	119	121	171	221
	B <sub>2</sub>	48	96		144	
C	M700M (M700BM) <sup>*2*3</sup>			218.5 (268)		
	M550Y (M550BY) <sup>*2*3</sup>			221 (265)		
	M550S (M550BS) <sup>*2*3</sup>			228 (274)		
E	M450R (M450BR) <sup>*2*3</sup>			266 (291)		
	M700M (M700BM) <sup>*3</sup>		□176			
	M550Y (M550BY) <sup>*3</sup>		□180			
D	M550S (M550BS) <sup>*3</sup>		□180			
	M450R (M450BR) <sup>*3</sup>		□176			
	M700M (M700BM) <sup>*3</sup>	379				
F	M550Y (M550BY) <sup>*3</sup>	432				
	M550S (M550BS) <sup>*3</sup>	505				
	M450R (M450BR) <sup>*3</sup>	317.9				
質量 [kg]	モータ無し	112.6	119.3	126	132.7	139.4
	M700M (M700BM) <sup>*2*3</sup>	140 (146)	147 (153)	153 (159)	160 (166)	167 (173)
	M550Y (M550BY) <sup>*2*3</sup>	135 (141)	141 (147)	148 (154)	155 (161)	161 (167)
	M550S (M550BS) <sup>*2*3</sup>	141 (144)	147 (150)	154 (157)	161 (164)	168 (170)
	M450R (M450BR) <sup>*2*3</sup>	142 (146)	149 (153)	155 (159)	162 (166)	169 (173)

※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:川崎重工業機械製、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

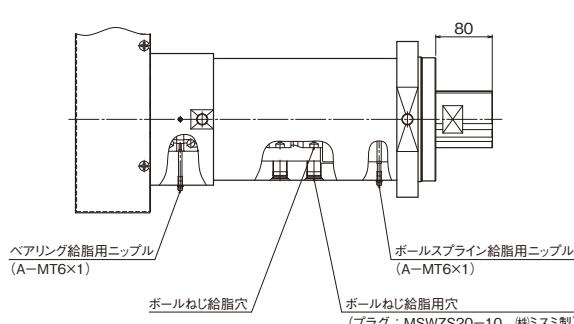
搭載質量：最大可搬質量搭載時

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。



# 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	OM	R
① PC80H	② 12G	③ 0050 : 50mm	④ A	⑤ D : 下 L : 左 R : 右	モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し OR : モータ無し	U : 上側 L : 左側 R : 右側
		⑥ 0250 : 250mm			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	⑦ M420BM : 4.2kW M750BY : 7.5kW M750BS : 7.5kW M750BR : 7.5kW
					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 750 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  
Y: (株)安川電機  
S: 山洋電気  
R: オムロン

### 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)安川電機	山洋電気	オムロン
	形番	HG-SR421	SGM7G-75AFA21	R2AA18750HXHC0	R88M-K7K515T
	ブレーキ無し 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 <sup>①</sup> [kN]	40	48	48	47.8	
瞬時最大推力 <sup>②</sup> [kN]	120	120	120	119	
最高速度 <sup>③</sup> [mm/s]	88	133	133	133	
加減速度 <sup>④</sup> [G]		0.1			
許容アキシャル荷重 <sup>⑤</sup> [kN]	120				
押付け方向					
引張り方向					
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 <sup>⑥</sup> [N·m]	120				
最大可搬質量 <sup>⑦</sup> [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。

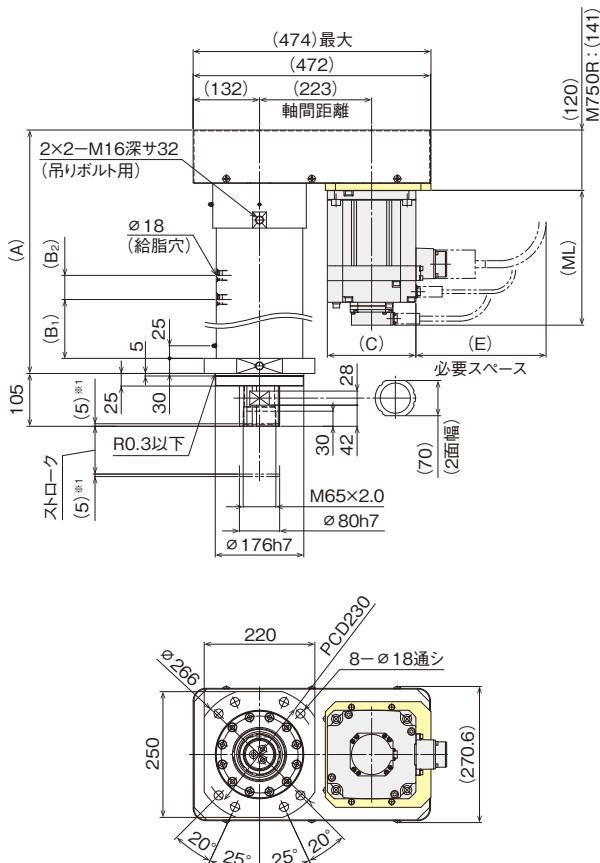
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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  
80mm モータ  
折返し 定格推力  
MAX 48kN 瞬時最大  
推力 119~120kN ストローク  
MAX 250mm

## 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。

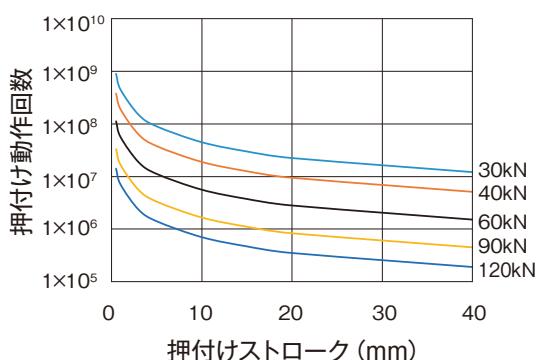
## 寸法表

	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)
ML	A	484	534	584	634	684
	B <sub>1</sub>	117	119	121	171	221
	B <sub>2</sub>	48	96			144
C	M420M(M420BM) <sup>*2*3</sup>				218.5(268)	
	M750Y(M750BY) <sup>*2*3</sup>				267(311)	
	M750S(M750BS) <sup>*2*3</sup>				273(329)	
E	M750R(M750BR) <sup>*2*3</sup>				312(337)	
	M420M(M420BM) <sup>*3</sup>			□176		
	M750Y(M750BY) <sup>*3</sup>		□180			
質量 [kg]	M750S(M750BS) <sup>*3</sup>		□180			
	M750R(M750BR) <sup>*3</sup>		□176			
	M420M(M420BM) <sup>*3</sup>	379				
	M750Y(M750BY) <sup>*3</sup>	432				
	M750S(M750BS) <sup>*3</sup>	505				
	M750R(M750BR) <sup>*3</sup>	4515				
	モータ無し	112.6	119.3	126	132.7	139.4
	M420M(M420BM) <sup>*2*3</sup>	140(146)	147(153)	153(159)	160(166)	167(173)
	M750Y(M750BY) <sup>*2*3</sup>	143(148)	149(155)	156(161)	163(168)	169(175)
	M750S(M750BS) <sup>*2*3</sup>	149(153)	155(160)	162(167)	169(173)	176(180)
	M750R(M750BR) <sup>*2*3</sup>	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:三菱電機株式会社製、Y:川崎重工業機械製、S:山洋電気株式会社製、R:オムロン株式会社製を示します。

## 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

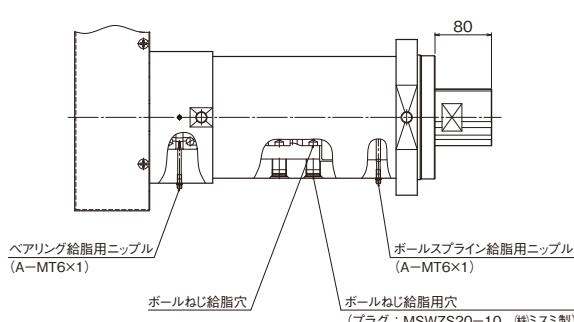
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

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。



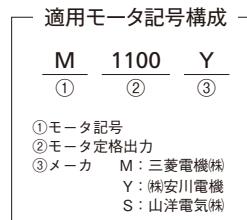
# PC100-20H

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 <b>PC100</b>	② <b>20H</b>	③ <b>0200 : 200mm</b> <b>0400 : 400mm</b>	④ <b>A</b>	⑤ <b>D : 下</b> <b>L : 左</b> <b>R : 右</b>	⑥ モータ無しの場合 OM : モータ無し OY : モータ無し OS : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し M1100M : 11kW M1100Y : 11kW M1100S : 11kW	⑦ U : 上側 L : 左側 R : 右側 ⑧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 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	M1100(B)M	M1100(B)Y	M1100(B)S
	メーカー	三菱電機(株)	(株)安川電機	山洋電気(株)
	形番	HG-JR11K1M	SGM7G-1AAFA21	R2AA2211KBXHC0
	ブレーキ無し ブレーキ付き	HG-JR11K1MB	SGM7G-1AAFA2C	R2AA2211KBCHC0
定格出力 [kW]	11	11	11	
ボールねじリード [mm]		20		
減速比(ブーリ比)		38/38		
減速比(減速機)		1/4		
定格推力 <sup>※1</sup> [kN]	70	70	70	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]	175	175	175	
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	125	125	125	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]		0.1		
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [kN]	175			
押付け方向 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 <sup>※6</sup> [N·m]		175		
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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。

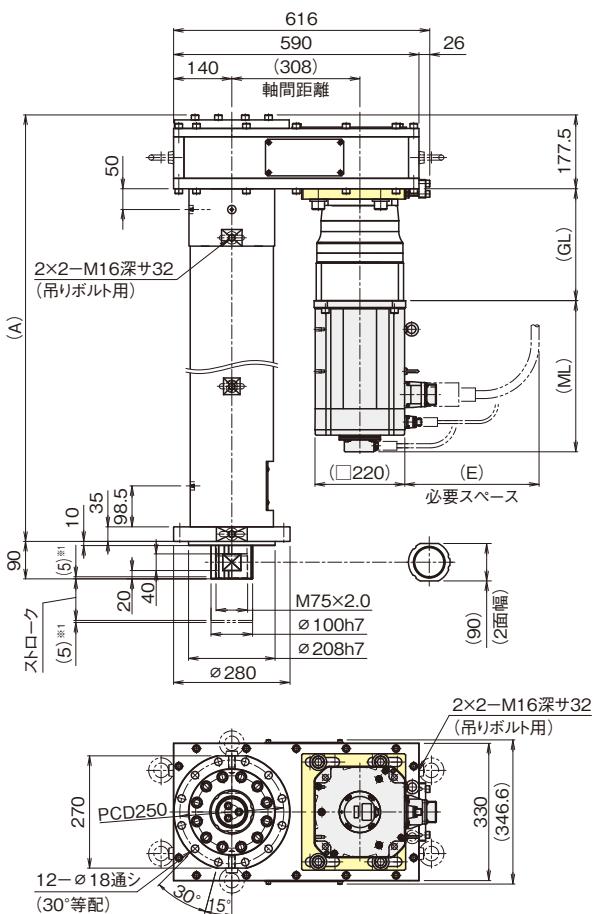
※7 最大可搬質量は、垂直姿勢(ロッドが地側)にて取付けた場合の質量です。

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

## 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。

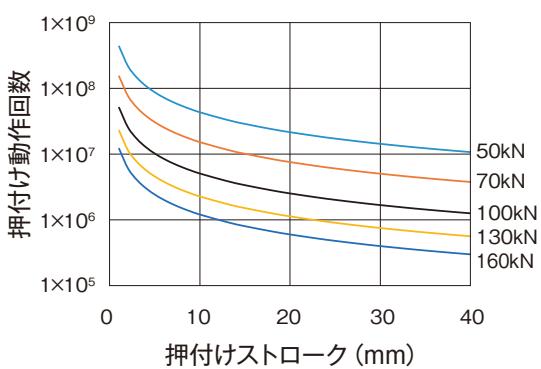
## 寸法表

寸法 [mm]	ストローク [mm] (メカストッパ間ストローク)	
	200 (210)	400 (410)
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	
M1100Y (M1100BY) *3	423	
M1100S (M1100BS) *3	450	
質量 [kg]	モータ無し M1100M (M1100BM) *2*3 M1100Y (M1100BY) *2*3 M1100S (M1100BS) *2*3	327 389 (401) 384 (392) 382 (389.8)
		355 417 (429) 412 (420) 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:三菱電機株式会社、Y:株安川電機製、S:山洋電気株式会社を示します。

## 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

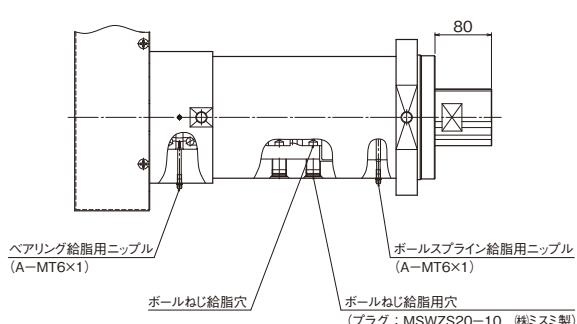
搭載質量 : 最大可搬質量搭載時

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。



# 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 <b>PC120</b>	② <b>20J</b>	③ <b>0200 : 200mm</b> <b>0400 : 400mm</b>	④ <b>A</b>	⑤ <b>D : 下</b> <b>L : 左</b> <b>R : 右</b>	⑥ モータ無しの場合 <b>OM</b> : モータ無し <b>OY</b> : モータ無し <b>OS</b> : モータ無し モータドライバ付きの場合 ブレーキ無し <b>M1500M</b> : 15kW <b>M1500Y</b> : 15kW <b>M1500S</b> : 15kW	⑦ <b>U</b> : 上側 <b>L</b> : 左側 <b>R</b> : 右側 ⑧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 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  
Y : (株)安川電機  
S : 山洋電気

### 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	M1500(B)M	M1500(B)Y	M1500(B)S
	メーカー	三菱電機	(株)安川電機	山洋電気
	形番	HG-JR15K1M	SGM7G-1EAFA21	R2AA2215KBXHCO
	ブレーキ無し ブレーキ付き	HG-JR15K1MB	SGM7G-1EAFA2C	R2AA2215KBCHCO
定格出力 [kW]	15	15	15	
ボールねじリード [mm]		20		
減速比(ブーリ比)		36/40		
減速比(減速機)		1/4		
定格推力 <sup>※1</sup> [kN]	106	106	106	
瞬時最大推力 <sup>※2</sup> [kN]	250	250	240	
最高速度 <sup>※3</sup> [mm/s]	112	112	112	
加減速度 <sup>※4</sup> [G]		0.1		
許容アキシアル荷重 <sup>※5</sup> [kN]	250			
押付け方向 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 <sup>※6</sup> [N·m]		224		
最大可搬質量 <sup>※7</sup> [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、許容アキシア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 許容アキシアル荷重は、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  
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  
バ  
ズ  
ト

-2章-  
シリ  
ー  
バ  
ズ  
サ  
ル

-3章-  
シリ  
ー  
ノ  
ズ  
ミ

-4章-  
シリ  
ー  
ズ  
ン

-5章-  
シリ  
ー  
リ  
ー  
ズ

-6章-  
シリ  
ー  
コ  
ント  
ロ  
ー  
ラ

-7章-  
シリ  
ー  
モ  
ー  
タ

-8章-  
シリ  
ー  
ス  
ト  
レ  
ス  
ズ

-9章-  
シリ  
ー  
ス  
テ  
ジ

PCT  
20

PCT  
25

PC  
30

PC  
40

PC  
50

PC  
60

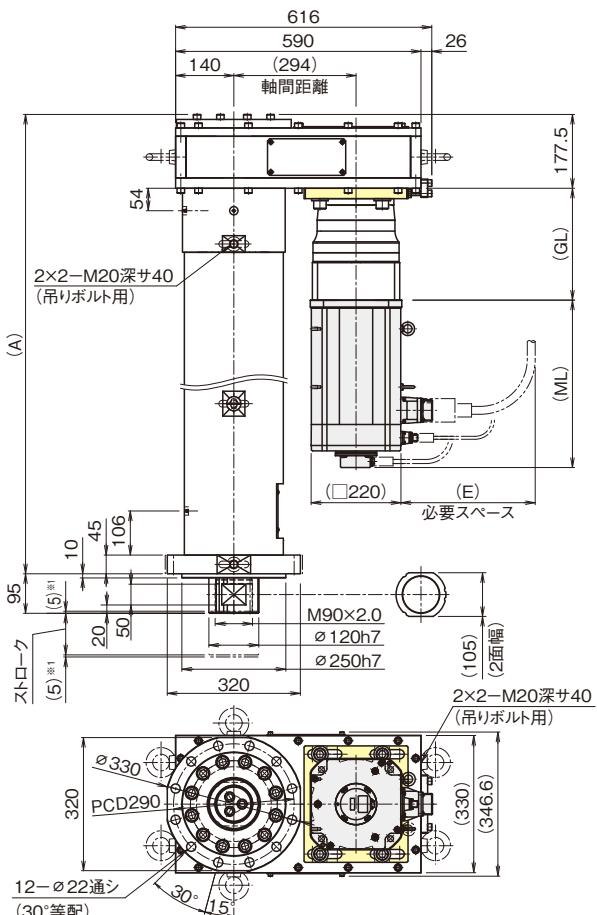
PC  
80

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 メカストッパまでのストロークです。

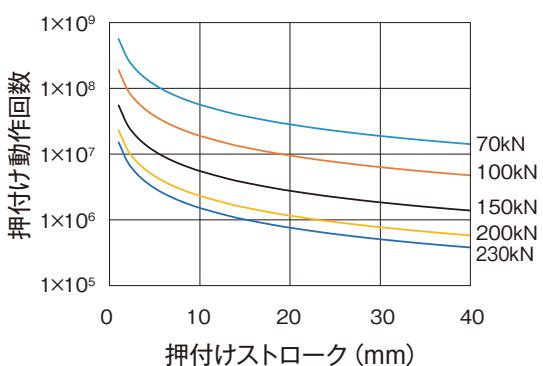
## 寸法表

寸法 [mm]	ストローク [mm] (メカストッパ間ストローク)	200	400
		(210)	(410)
A		904.5	1104.5
GL		269	
ML	M1500M (M1500BM) *2*3	439.5 (512)	
	M1500Y (M1500BY) *2*3	393 (482)	
	M1500S (M1500BS) *2*3	343 (403)	
E	M1500M (M1500BM) *3	465	
	M1500Y (M1500BY) *3	423	
	M1500S (M1500BS) *3	450	
質量 [kg]	モータ無し	415	462
	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:三菱電機株製、Y:株安川電機製、S:山洋電気株製を示します。

## 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。

