

# MDR ブラシレスドライバ内蔵モータ PM486XE/PM486XP パイプ径φ48.6

パイプ径φ48.6ローラ

## PM486XE

(標準タイプ)

## PM486XP

(高出力タイプ)

- ・パイプ径 / φ48.6
- ・肉厚 / t1.4
- ・電源 / DC24V
- ・パイプ材質 / STKM12
- ・表面処理 / 三価クロメート処理

ご注文例：PM486XE-17-400-D-024-C007-NN-VG

型式 剛径パイプ寸法 電圧 コード 入力信号 各種オプション

モータタイプ：XE/XP

呼び周速：17,30,60,100

パイプ寸法：mmでご指定ください。

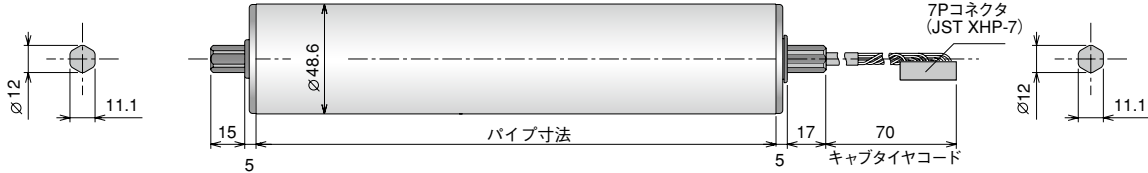
電圧：D-024 (DC24V)

入力信号：NN-NPN入力/NP-NPN入力、PNP出力

※防滴および5Pメタコン仕様は記述不要(空白)です。

コード：電源コードの種類と長さです。

各種オプション：オプションとして各種仕様を選択できます。



### パイプ寸法：PM486XE/PM486XP

[-Min-] 350mm [-] 350mm以上

パイプ寸法 (mm)	400	500	600	700	800	900	1000
重量 (kg)	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8
ワンタッチ取付機構	○	○	○	○	○	○	○

- コンベヤフレーム内寸法・フレーム穴形状はメーカーによって異なります。
- フレーム内寸法とパワーモータのスキマは2~5mm必要です。

### 各種オプション：PM486XE/PM486XP

**ゴムライニング仕様** P.66  
天然ゴム・ウレタンゴム・ニトリルゴム・ネオプレンゴム

**DR 防滴仕様** P.68  
[-Min-] 350mm [-] 350mm以上

**VG Vリブドプリー仕様** P.70  
[-Min-] 350mm [-] 350mm以上

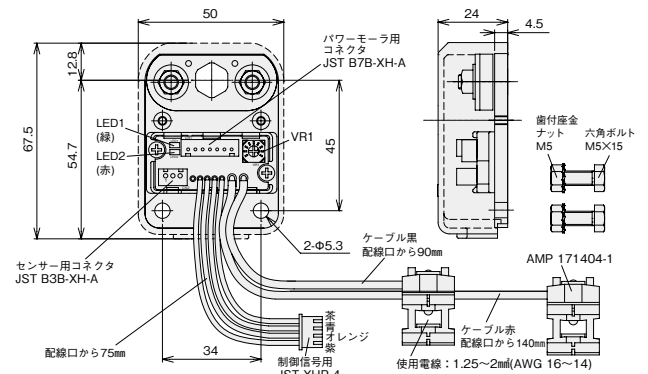
**P2 2溝丸溝パイプ仕様**\*1 P.72  
[-Min-] 400mm [-] 400mm以上

**JD 両軸Dカット仕様**

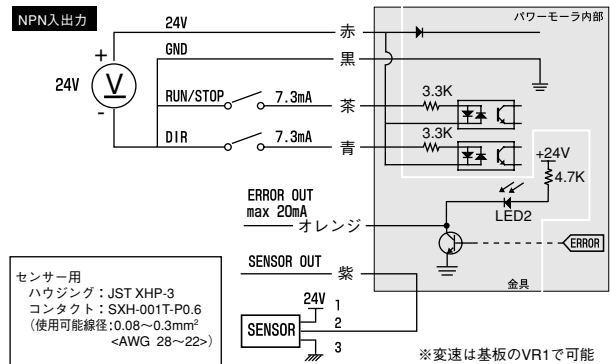
\*1 800mmまで製作可能です。

■その他の仕様についてはP.73をご参照ください。

### オプション金具：No.MBB-A80-G



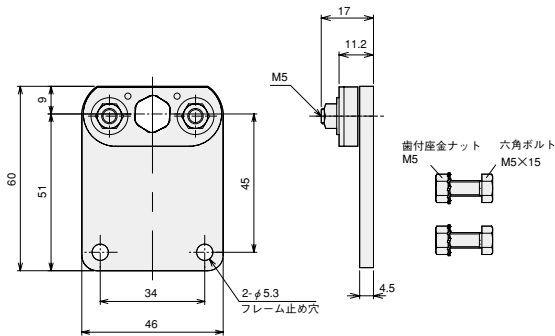
- ・キャプタイヤコード側に取付けます。
- ・パワーモータの取付軸の固定は6~10Nm、金具の固定は3.5Nmで締めつけてください。



センサー用  
ハウジング：JST XHP-3  
コンタクト：SXH-001T-P0.6  
(使用可能線径：0.08~0.3mm<sup>2</sup>  
<AWG 28~22>)

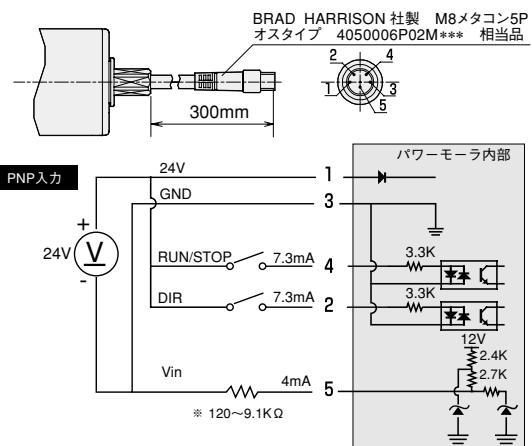
※変速は基板のVR1で可能

### オプション金具：No.MBB-081



- ・キャプタイヤコード側に取付けます。
- ・パワーモータの取付軸の固定は6~10Nm、金具の固定は3.5Nmで締めつけてください。

### 防滴/5Pメタコン仕様



※変速設定です。外付け抵抗の代わりに電圧を入力することもできます。

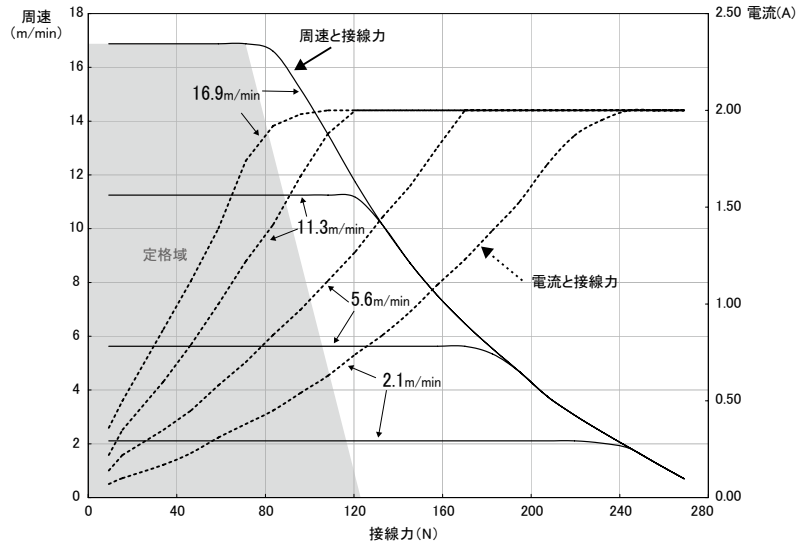
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.12をご参照)

特性一覧：PM486XE

※グラフの見方についてはP.16をご参照下さい。

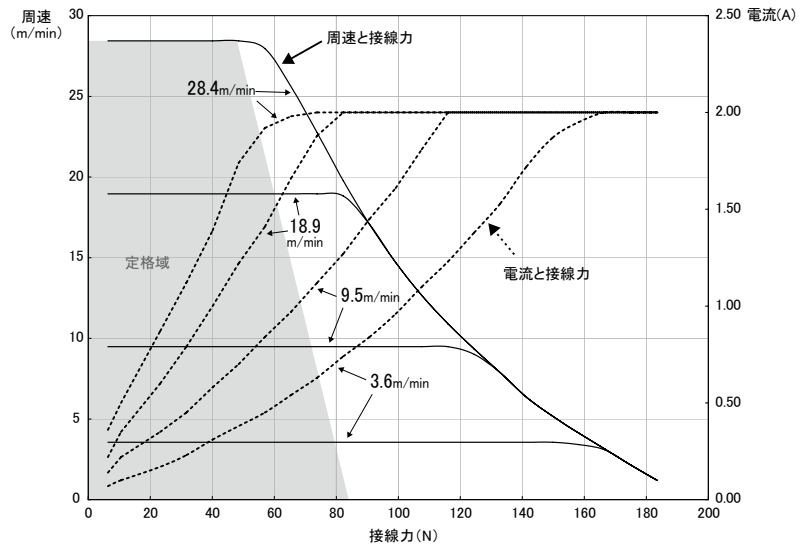
呼び周速17タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
16.9	16.9	72	268	0.5	2.0	31	41	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
15.5	15.5	78		0.5		30	41	6.2K	8.5±0.2
12.7	12.7	84		0.4		27	38	4.3K	7.5±0.2
11.3	11.3	88		0.4		24	36	3.3K	6.5±0.2
9.9	9.9	91		0.3		23	34	2.2K	5.5±0.2
8.4	8.4	97		0.3		21	31	1.8K	4.5±0.2
5.6	5.6	103		0.3		14	24	1.2K	3.5±0.2
4.2	4.2	110		0.2		12	22	750	2.5±0.2
2.8	2.8	116		0.2		8	19	430	1.5±0.2
2.1	2.1	116		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9



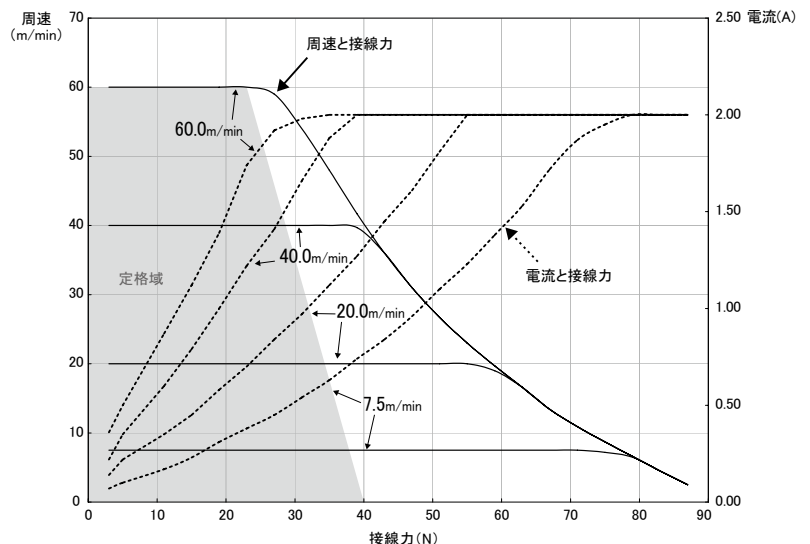
呼び周速30タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
28.4	28.4	49	183	0.5	2.0	31	41	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
26.0	26.0	53		0.5		30	41	6.2K	8.5±0.2
21.3	21.3	57		0.4		27	38	4.3K	7.5±0.2
18.9	18.9	60		0.4		24	36	3.3K	6.5±0.2
16.6	16.6	62		0.3		23	34	2.2K	5.5±0.2
14.2	14.2	67		0.3		21	31	1.8K	4.5±0.2
9.5	9.5	71		0.3		14	24	1.2K	3.5±0.2
7.1	7.1	75		0.2		12	22	750	2.5±0.2
4.7	4.7	79		0.2		8	19	430	1.5±0.2
3.6	3.6	79		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9



呼び周速60タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
60.0	60.0	23	87	0.5	2.0	31	41	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
55.0	55.0	25		0.5		30	41	6.2K	8.5±0.2
45.0	45.0	27		0.4		27	38	4.3K	7.5±0.2
40.0	40.0	28		0.4		24	36	3.3K	6.5±0.2
35.0	35.0	30		0.3		23	34	2.2K	5.5±0.2
30.0	30.0	31		0.3		21	31	1.8K	4.5±0.2
20.0	20.0	33		0.3		14	24	1.2K	3.5±0.2
15.0	15.0	35		0.2		12	22	750	2.5±0.2
10.0	10.0	37		0.2		8	19	430	1.5±0.2
7.5	7.5	37		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9



※特性一覧の数値は参考値であり保証値ではありません。また各種仕様を含まない標準モーターでの1本(運動なし)の特性であり、各種仕様を含む場合や運動時は数値が変わる場合があります。

- イントロダクション
- MDR
- AC パワーモータ
- コンベヤコンポーネンツ
- 資料
- FE シリーズ
- FP シリーズ
- XE・XP シリーズ
- KE シリーズ
- テーパシリーズ
- HS シリーズ
- DS シリーズ
- 各種オプション
- 専用ドライバ
- アクセサリ
- 選定方法
- 設計上のご注意
- 配線図
- 製作可能寸法
- モジュールユニット

# MDR ブラシレスドライバ内蔵モータ PM486XE/PM486XP パイプ径φ48.6

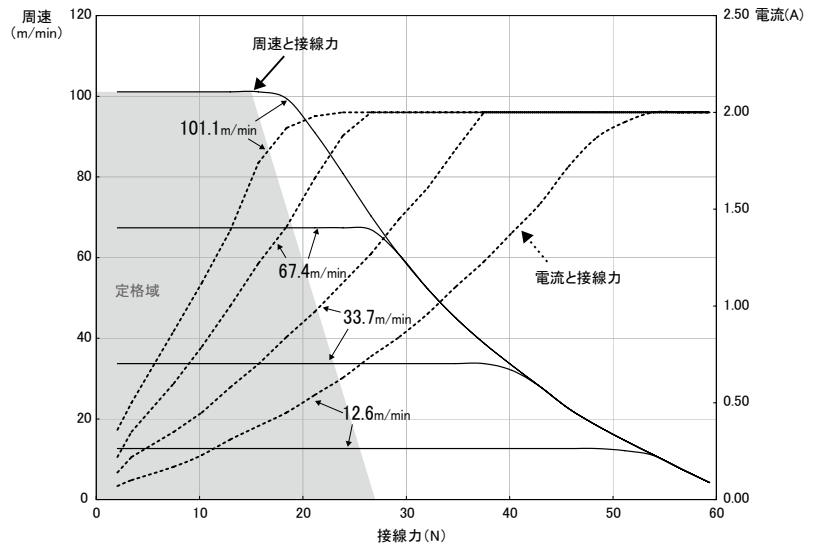
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.12をご参照)

※グラフの見方についてはP.16をご参照下さい。

## 特性一覧：PM486XE

### 呼び周速100タイプ

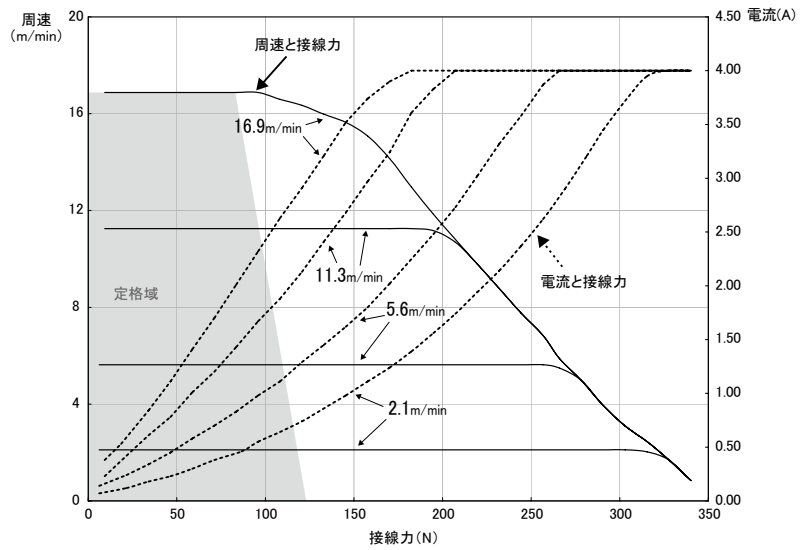
周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
101.1	101.1	16		0.5		31	41	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
92.7	92.7	17		0.5		30	41	6.2K	8.5±0.2
75.8	75.8	19		0.4		27	38	4.3K	7.5±0.2
67.4	67.4	19		0.4		24	36	3.3K	6.5±0.2
59.0	59.0	20		0.3		23	34	2.2K	5.5±0.2
50.6	50.6	21	59	0.3	2.0	21	31	1.8K	4.5±0.2
33.7	33.7	23		0.3		14	24	1.2K	3.5±0.2
25.3	25.3	24		0.2		12	22	750	2.5±0.2
16.9	16.9	26		0.2		8	19	430	1.5±0.2
12.6	12.6	26		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9



## 特性一覧：PM486XP

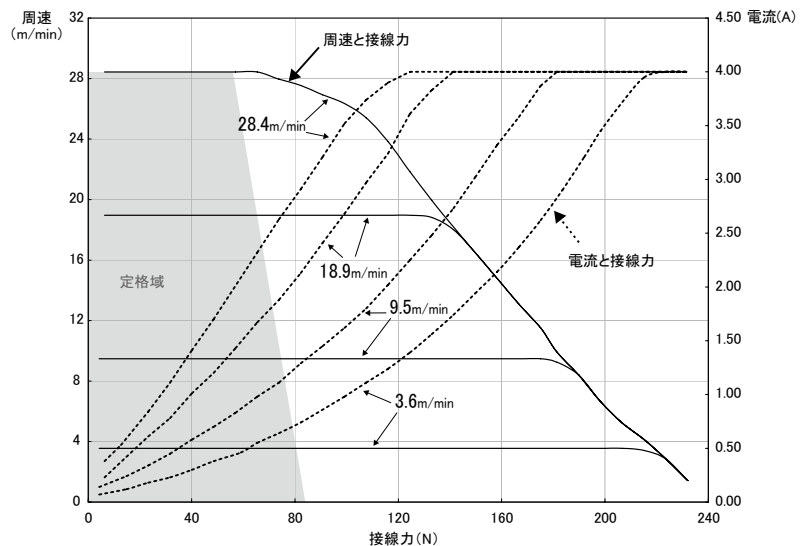
### 呼び周速17タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
16.9	16.9	84		0.5		36	48	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
15.5	15.5	90		0.5		35	48	6.2K	8.5±0.2
12.7	12.7	97		0.4		31	43	4.3K	7.5±0.2
11.3	11.3	100		0.4		28	38	3.3K	6.5±0.2
9.9	9.9	102	347	0.3	4.0	24	36	2.2K	5.5±0.2
8.4	8.4	105		0.3		22	34	1.8K	4.5±0.2
5.6	5.6	110		0.3		16	26	1.2K	3.5±0.2
4.2	4.2	110		0.2		12	24	750	2.5±0.2
2.8	2.8	116		0.2		8	19	430	1.5±0.2
2.1	2.1	116	0.2	6	17	120以下 または短絡	0~0.9		



### 呼び周速30タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
28.4	28.4	57		0.5		36	48	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
26.0	26.0	62		0.5		35	48	6.2K	8.5±0.2
21.3	21.3	67		0.4		31	43	4.3K	7.5±0.2
18.9	18.9	68		0.4		28	38	3.3K	6.5±0.2
16.6	16.6	70	237	0.3	4.0	24	36	2.2K	5.5±0.2
14.2	14.2	72		0.3		22	34	1.8K	4.5±0.2
9.5	9.5	75		0.3		16	26	1.2K	3.5±0.2
7.1	7.1	75		0.2		12	24	750	2.5±0.2
4.7	4.7	79		0.2		8	19	430	1.5±0.2
3.6	3.6	79	0.2	6	17	120以下 または短絡	0~0.9		



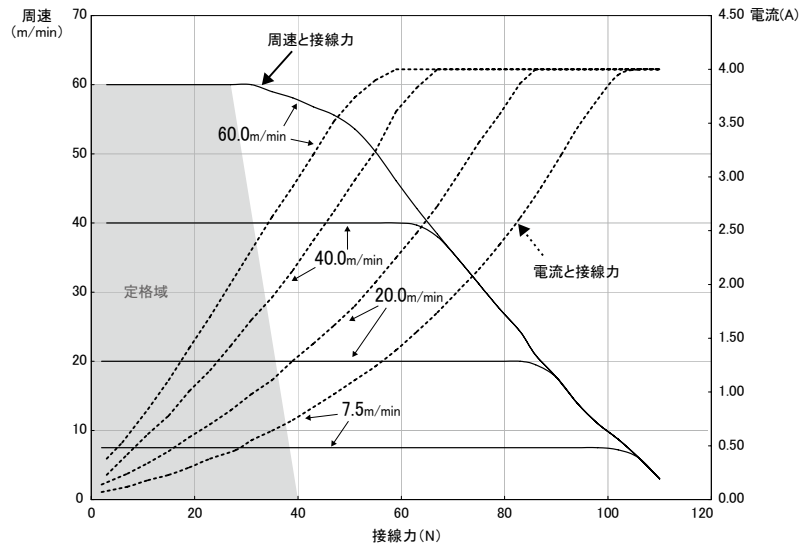
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.12をご参照)

※グラフの見方についてはP.16をご参照下さい。

## 特性一覧：PM486XP

### 呼び周速60タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
60.0	60.0	27		0.5		36	48	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
55.0	55.0	29		0.5		35	48	6.2K	8.5±0.2
45.0	45.0	31		0.4		31	43	4.3K	7.5±0.2
40.0	40.0	32		0.4		28	38	3.3K	6.5±0.2
35.0	35.0	33		0.3		24	36	2.2K	5.5±0.2
30.0	30.0	34	112	0.3	4.0	22	34	1.8K	4.5±0.2
20.0	20.0	35		0.3		16	26	1.2K	3.5±0.2
15.0	15.0	35		0.2		12	24	750	2.5±0.2
10.0	10.0	37		0.2		8	19	430	1.5±0.2
7.5	7.5	37		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9



### 呼び周速100タイプ

周速 (m/min)		接線力 (N)		電流 (A)		定格出力 (W)	定格入力 (W)	外付け抵抗 (Ω)	外部変速電圧入力 (V)
設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
101.1	101.1	19		0.5		36	48	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
92.7	92.7	20		0.5		35	48	6.2K	8.5±0.2
75.8	75.8	21		0.4		31	43	4.3K	7.5±0.2
67.4	67.4	22		0.4		28	38	3.3K	6.5±0.2
59.0	59.0	23	77	0.3	4.0	24	36	2.2K	5.5±0.2
50.6	50.6	23		0.3		22	34	1.8K	4.5±0.2
33.7	33.7	24		0.3		16	26	1.2K	3.5±0.2
25.3	25.3	24		0.2		12	24	750	2.5±0.2
16.9	16.9	26		0.2		8	19	430	1.5±0.2
12.6	12.6	26		0.2		6	17	120以下 または短絡	0~0.9

