



最小
パイプ寸法



ワンタッチ
取付機構

MDR ブラシレスドライバ内蔵モータ PM486XE/PM486XP パイプ径 ϕ 48.6

イントロ
ダクション

MDR

モジュール
ユニット

資料

V S
シリーズ

F E
シリーズ

F P
シリーズ

XE・XP
シリーズ

K T
シリーズ

テーパ
シリーズ

H S
シリーズ

各種
オプション

専用
ドライバ

その他
アクセサリ

選定方法

配線図

取付方法

電源器の
選定

パイプ径 ϕ 48.6ローラ

PM486XE

(標準タイプ)

PM486XP

(高出力タイプ)

- ・パイプ径 / ϕ 48.6
- ・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 呼び周速 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入出力 / 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が選択できます。



パイプ寸法：PM486XE/PM486XP

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左右合わせて2~5mm必要です。(左右均等に固定してください。)

各種オプション：PM486XE/PM486XP



ゴムライニング仕様

天然ゴム・ウレタンゴム・ニトリルゴム・ネオプレンゴム

P.84



DR 防滴仕様

350mm 350mm以上

P.86



WH 高防水仕様

350mm

P.86



VG Vリブドプリー仕様

350mm 350mm以上

P.89



VP Vプリー仕様

350mm 350mm以上

P.90



P2 2溝丸溝パイプ仕様^{*1}

400mm 400mm以上

P.91

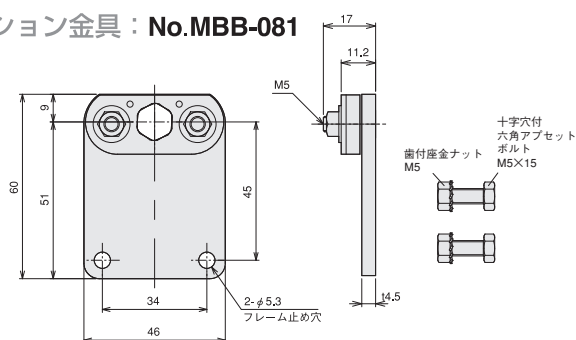
JD

両軸Dカット仕様

※1 800mmまで製作可能です。

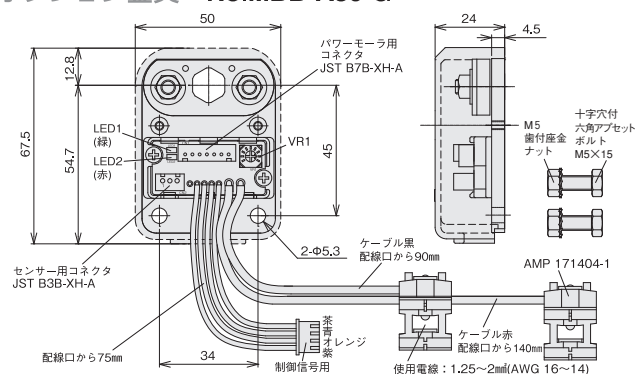
■その他の仕様についてはP.92をご参照ください。

オプション金具：No.MBB-081

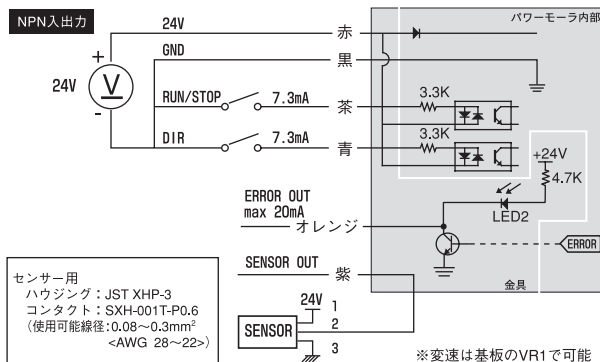


- ・キャブタイヤコード側に取付けます。
- ・パワーモータの取付軸の固定は6~10Nm (ナットはパワーモータの軸が金具の穴に通っていることを確認し締めつけてください)、金具の固定は3.1Nmで締めつけてください。
- ※スパンを使った締め付けトルクです。ブラスドライバーを使う場合は3.5Nmになります。

オプション金具：No.MBB-A80-G

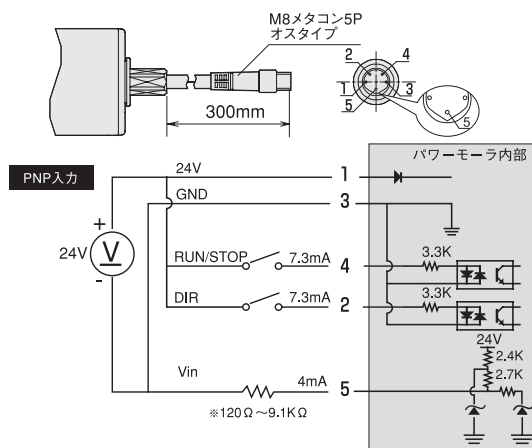


- ・キャブタイヤコード側に取付けます。
- ・パワーモータの取付軸の固定は6~10Nm、金具の固定は3.1Nmで締めつけてください。
- ※スパンを使った締め付けトルクです。ブラスドライバーを使う場合は3.5Nmになります。



注) 上記基板付金具はNPN入出力専用です。

防滴／高防水／5Pメタコン仕様



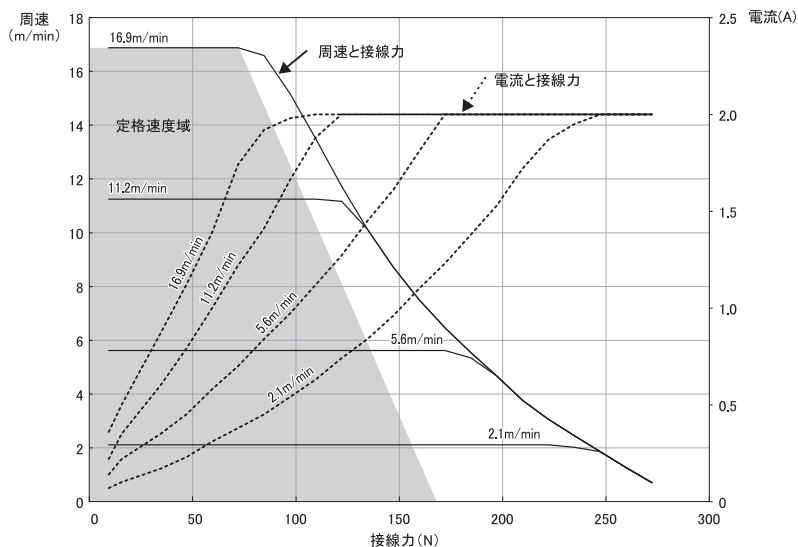
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

特性一覧：PM486XE

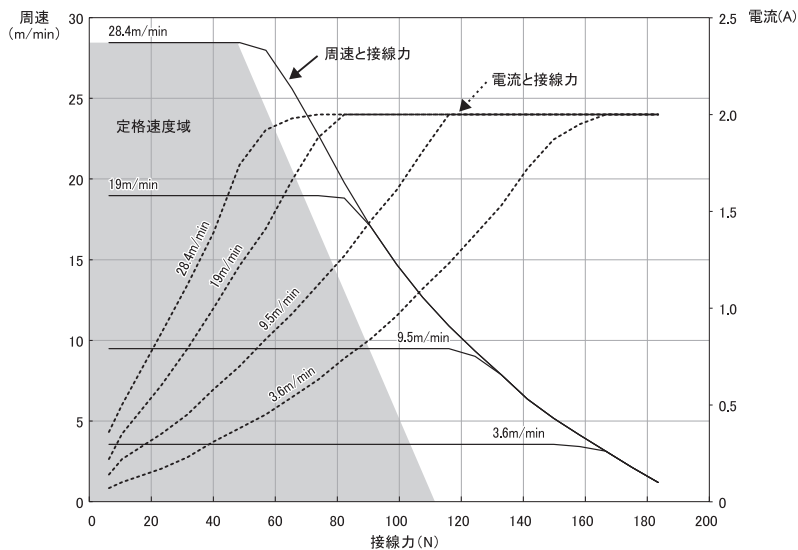
呼び周速17タイプ

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	搬送	無負荷	起動		
16.9	72	0.5	31	42	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
15.5	78	0.5	30	42	6.2K	8.5±0.2
12.7	94	0.4	30	42	4.3K	7.5±0.2
11.2	100	0.4	28	41	3.3K	6.5±0.2
9.8	110	0.3	27	40	2.2K	5.5±0.2
8.4	116	0.3	23	36	1.8K	4.5±0.2
5.6	135	0.3	17	30	1.2K	3.5±0.2
4.2	144	0.2	14	29	750	2.5±0.2
2.8	150	0.2	10	26	430	1.5±0.2
2.1	156	0.2	8	23	120以下 または短絡	0~0.9



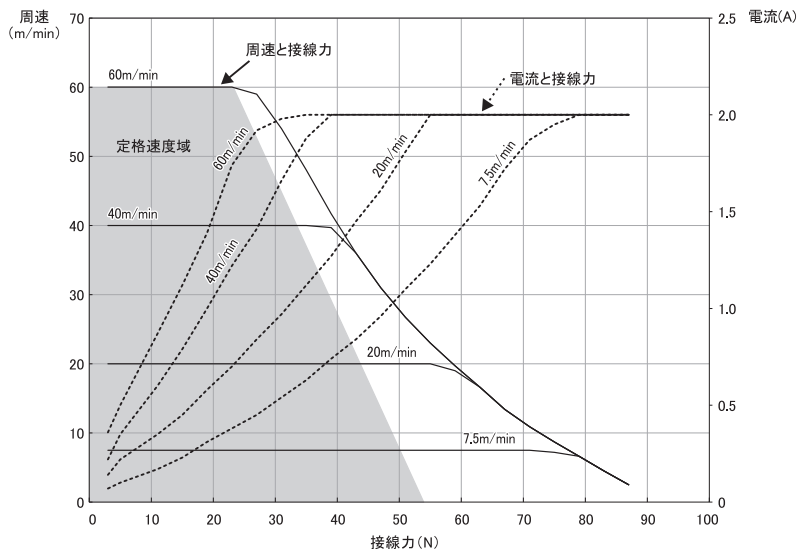
呼び周速30タイプ

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	搬送	無負荷	起動		
28.4	49	0.5	31	42	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
26.1	53	0.5	30	42	6.2K	8.5±0.2
21.3	63	0.4	30	42	4.3K	7.5±0.2
19.0	67	0.4	28	41	3.3K	6.5±0.2
16.6	74	0.3	27	40	2.2K	5.5±0.2
14.2	78	0.3	23	36	1.8K	4.5±0.2
9.5	91	0.3	17	30	1.2K	3.5±0.2
7.1	97	0.2	14	29	750	2.5±0.2
4.7	101	0.2	10	26	430	1.5±0.2
3.6	105	0.2	8	23	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	搬送	無負荷	起動		
60.0	23	0.5	31	42	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
55.0	25	0.5	30	42	6.2K	8.5±0.2
45.0	30	0.4	30	42	4.3K	7.5±0.2
40.0	32	0.4	28	41	3.3K	6.5±0.2
35.0	35	0.3	27	40	2.2K	5.5±0.2
30.0	37	0.3	23	36	1.8K	4.5±0.2
20.0	43	0.3	17	30	1.2K	3.5±0.2
15.0	46	0.2	14	29	750	2.5±0.2
10.0	48	0.2	10	26	430	1.5±0.2
7.5	50	0.2	8	23	120以下 または短絡	0~0.9



※特性一覧の数値は周囲環境25℃の数値です。ただし、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ローでの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

モジュール
ユニット

資料

V S
シリーズ

F E
シリーズ

F P
シリーズ

XE・XP
シリーズ

K T
シリーズ

テーバー
シリーズ

H S
シリーズ

各種
オプション

専用
ドライバ

その他
アクセサリ

選定方法

配線図

取付方法

電源器の
選定

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

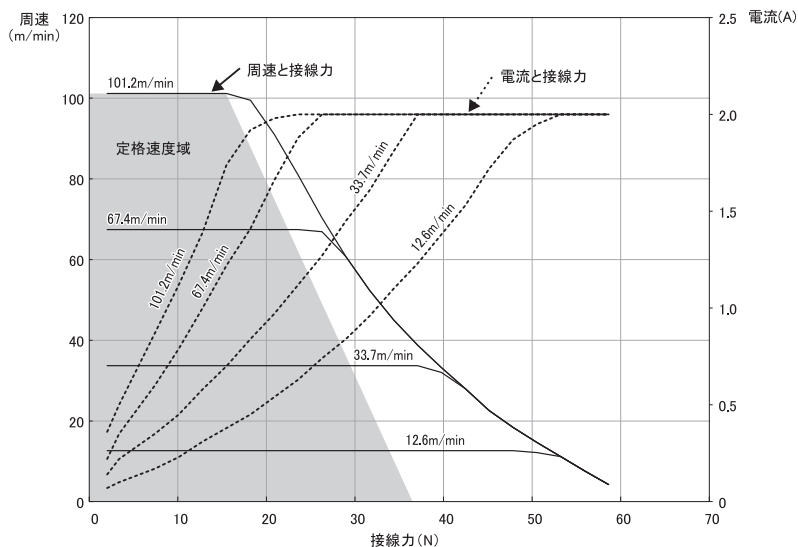
 弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

特性一覧：PM486XE

呼び周速100タイプ

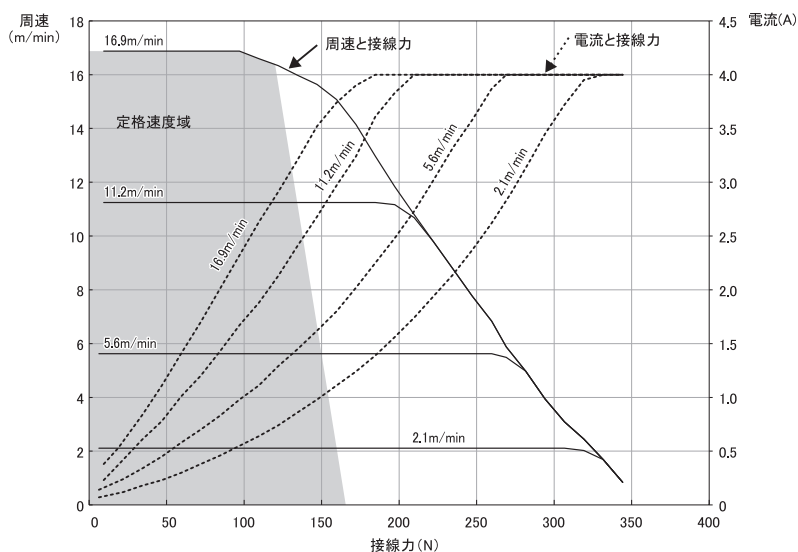
周速 (m/min)	接線力 (N)	電流 (A)	定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	外付け 抵抗 (Ω)	外部変速 電圧入力 (V)
設定	定格	搬送	無負荷	起動		
101.2	16	0.5	31	42	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
92.7	17	0.5	30	42	6.2K	8.5±0.2
75.9	20	0.4	30	42	4.3K	7.5±0.2
67.4	22	0.4	28	41	3.3K	6.5±0.2
59.0	24	0.3	27	40	2.2K	5.5±0.2
50.6	25	0.3	23	36	1.8K	4.5±0.2
33.7	29	0.3	17	30	1.2K	3.5±0.2
25.3	31	0.2	14	29	750	2.5±0.2
16.9	32	0.2	10	26	430	1.5±0.2
12.6	34	0.2	8	23	120以下 または短絡	0~0.9



特性一覧：PM486XP

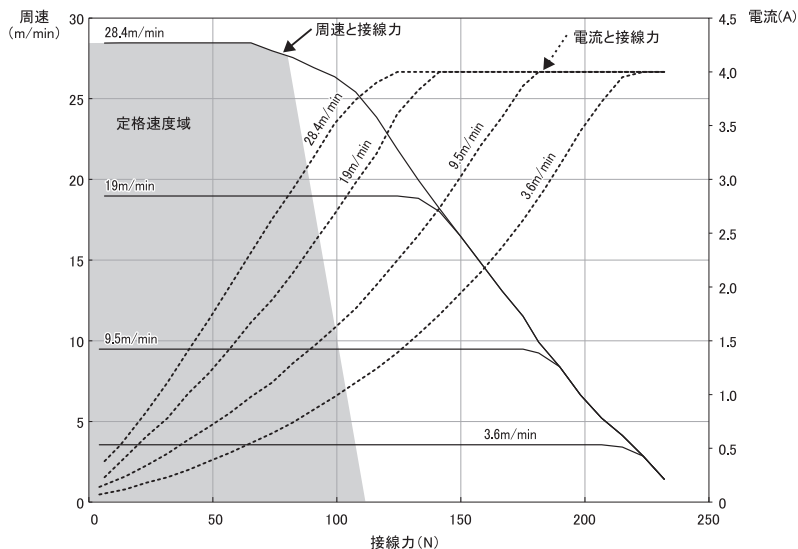
呼び周速17タイプ

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	搬送	無負荷	起動		
16.9	119	0.5	46	63	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
15.5	122	0.5	43	59	6.2K	8.5±0.2
12.7	128	0.4	39	56	4.3K	7.5±0.2
11.2	131	0.4	35	51	3.3K	6.5±0.2
9.8	138	0.3	30	46	2.2K	5.5±0.2
8.4	141	0.3	29	42	1.8K	4.5±0.2
5.6	150	0.3	19	35	1.2K	3.5±0.2
4.2	153	0.2	14	29	750	2.5±0.2
2.8	156	0.2	10	26	430	1.5±0.2
2.1	160	0.2	8	23	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	搬送	無負荷	起動		
28.4	80	0.5	46	63	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
26.1	82	0.5	43	59	6.2K	8.5±0.2
21.3	86	0.4	39	56	4.3K	7.5±0.2
19.0	89	0.4	35	51	3.3K	6.5±0.2
16.6	93	0.3	30	46	2.2K	5.5±0.2
14.2	95	0.3	29	42	1.8K	4.5±0.2
9.5	101	0.3	19	35	1.2K	3.5±0.2
7.1	103	0.2	14	29	750	2.5±0.2
4.7	105	0.2	10	26	430	1.5±0.2
3.6	108	0.2	8	23	120以下 または短絡	0~0.9



MDR ブラシレスドライバ内蔵モータ PM486XP パイプ径φ48.6

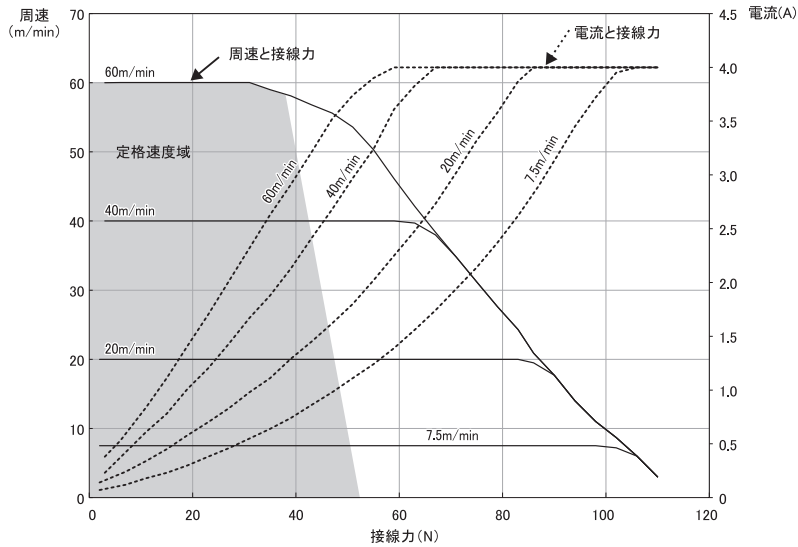
 弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

特性一覧：PM486XP

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

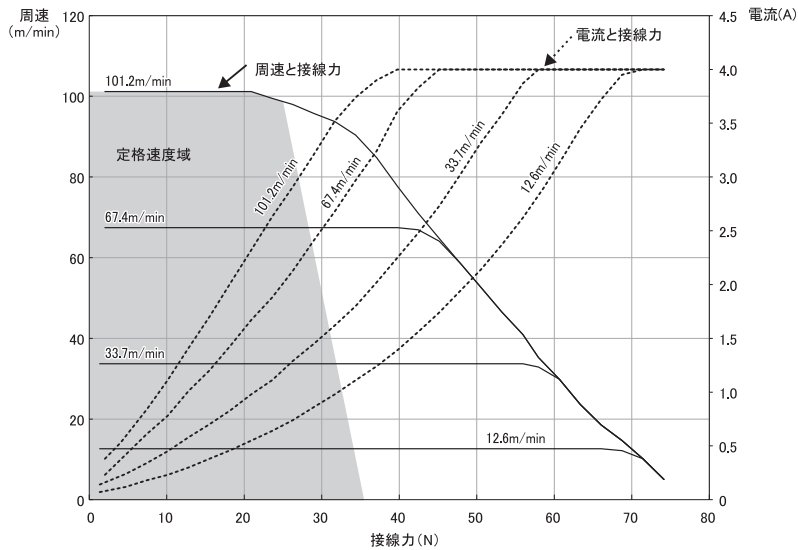
呼び周速60タイプ

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	搬送	無負荷	起動		
60.0	38	0.5	46	63	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
55.0	39	0.5	43	59	6.2K	8.5±0.2
45.0	41	0.4	39	56	4.3K	7.5±0.2
40.0	42	0.4	35	51	3.3K	6.5±0.2
35.0	44	0.3	30	46	2.2K	5.5±0.2
30.0	45	0.3	29	42	1.8K	4.5±0.2
20.0	48	0.3	19	35	1.2K	3.5±0.2
15.0	49	0.2	14	29	750	2.5±0.2
10.0	50	0.2	10	26	430	1.5±0.2
7.5	51	0.2	8	23	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	搬送	無負荷	起動		
101.2	26	0.5	46	63	9.1K以上 またはオープン	9.3~10
92.7	26	0.5	43	59	6.2K	8.5±0.2
75.9	28	0.4	39	56	4.3K	7.5±0.2
67.4	28	0.4	35	51	3.3K	6.5±0.2
59.0	30	0.3	30	46	2.2K	5.5±0.2
50.6	30	0.3	29	42	1.8K	4.5±0.2
33.7	32	0.3	19	35	1.2K	3.5±0.2
25.3	33	0.2	14	29	750	2.5±0.2
16.9	34	0.2	10	26	430	1.5±0.2
12.6	34	0.2	8	23	120以下 または短絡	0~0.9



※特性一覧の数値は周囲環境25℃の数値です。ただし、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ローでの1本(連動なし)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

モジュール
ユニット

資 料

V S
シリーズ

F E
シリーズ

F P
シリーズ

XE・XP
シリーズ

K T
シリーズ

テーバー
シリーズ

H S
シリーズ

各種
オプション

専用
ドライバ

その他
アクセサリ

選定方法

配線図

取付方法

電源器の
選定