



最小  
パイプ寸法



ワンタッチ  
取付機構

# MDR ブラシレス高出力モータ PM486FP

パイプ径 $\phi$ 48.6

イントロ  
ダクション

パイプ径 $\phi$ 48.6ローラ

## PM486FP

- ・パイプ径 /  $\phi$ 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

MDR

モジュール  
ユニット

資料

VS  
シリーズ

FE  
シリーズ

FP  
シリーズ

XE・XP  
シリーズ

KT  
シリーズ

テーパ  
シリーズ

HS  
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

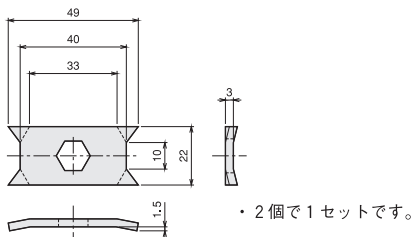


### パイプ寸法：PM486FP

	370mm	370mm以上					
パイプ寸法(mm)	400	500	600	700	800	900	1000
重量(kg)	2.3	2.5	2.6	2.7	2.8	3.0	3.1
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。

### 標準付属金具：No.P-0B1



### ご注文例：PM486FP - 15 - 400 - D - 024 - BR

型式 呼び周速 パイプ寸法 電圧 各種オプション

モータタイプ：FP  
 呼び周速：15,55,255  
 パイプ寸法：mmでご指定ください。  
 電圧：D-024(DC24V)  
 各種オプション：オプションとして下記各種仕様が選択できます。

### 各種オプション：PM486FP

- ゴムライニング仕様** P.84  
天然ゴム・ウレタンゴム・ニトリルゴム・ネオプレンゴム
- BR ブレーキ内装仕様<sup>※1</sup>** P.85  
440mm 440mm以上
- VP Vプーリ仕様** P.90  
370mm 370mm以上
- P2 2溝丸溝パイプ仕様<sup>※2</sup>** P.91  
370mm 370mm以上

※1 保持ブレーキが必要な場合はブレーキ仕様対応ドライバとともにご用命ください。  
 [電気式ブレーキ(保持なし)は標準装備しています。]

※2 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。

必ず上記のフレーム内寸法(パイプ寸法+14±2)で取り付けてください。上記寸法以外での取付は故障の原因となります。

※ネジの締め付けはキャブタイヤコード側から行ってください。

※ ネジ締め付けトルク：30 Nm±10%

反対側も必ず締付けてください。

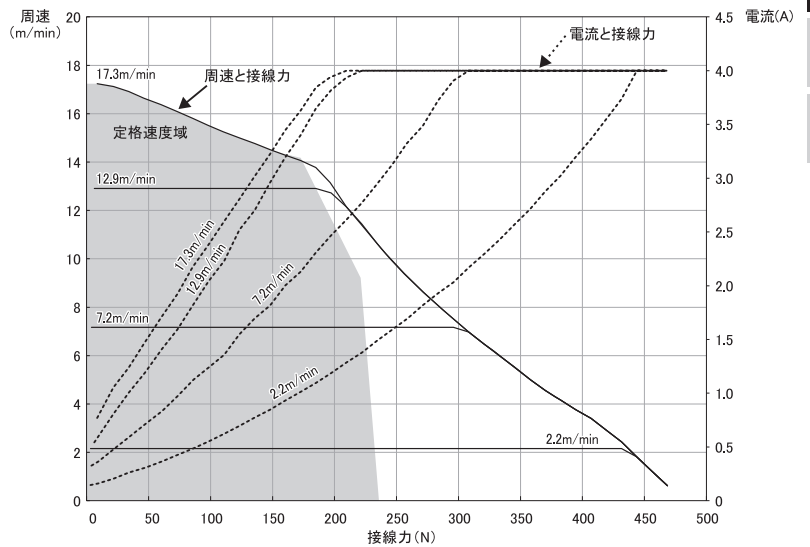
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

特性一覧：ドライバCB-016使用時

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

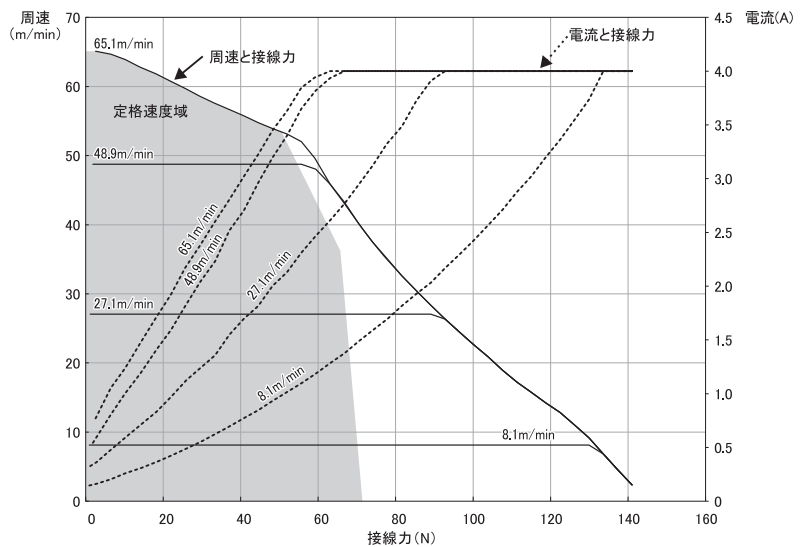
呼び周速15タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速		外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動			SW1#5	SW5	
17.3	173		0.9		59	88		9	9.6~9.9
15.8	173		0.8		59	87		8	9.1~9.4
15.1	173		0.8		59	87		7	8.6~8.9
14.4	173		0.8		59	87		6	8.1~8.4
13.7	176		0.7		58	85		5	7.6~7.9
12.9	186		0.7		58	85		4	7.1~7.4
11.5	199		0.6		55	84		3	6.6~6.9
10.8	206		0.6		55	83		2	6.1~6.4
10.1	213		0.6		52	81		1	5.6~5.9
9.3	219	465	0.5	4.0	51	81	ON	0	5.1~5.4
8.6	223		0.5		47	77		9	4.6~4.9
7.9	223		0.5		43	72		8	4.1~4.4
7.2	223		0.5		39	67		7	3.6~3.9
6.5	226		0.4		35	62		6	3.1~3.4
5.8	226		0.4		31	57		5	2.6~2.9
5.0	226		0.4		27	52		4	2.1~2.4
4.3	226		0.3		23	48		3	1.6~1.9
3.6	229		0.3		20	42		2	1.1~1.4
2.9	229		0.3		16	38		1	0.6~0.9
2.2	229	0.2	12	33	0	0.1~0.4			
							OFF		



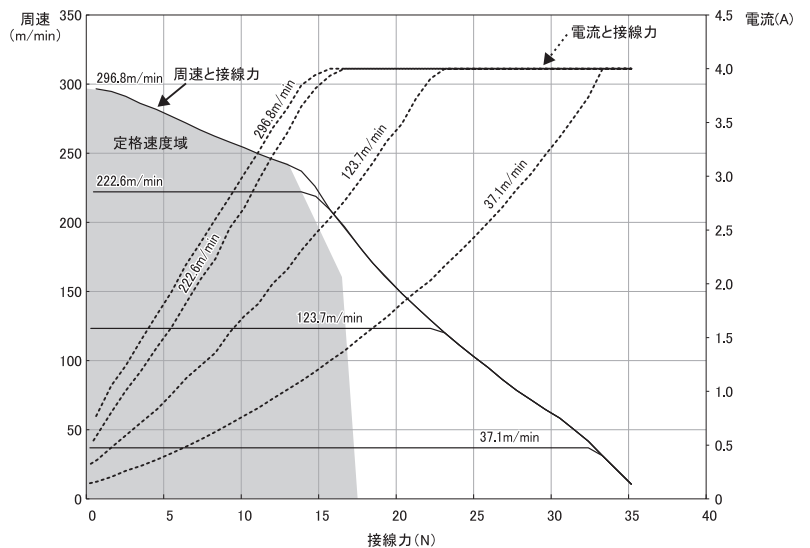
呼び周速55タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速		外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動			SW1#5	SW5	
65.1	52		0.9		59	88		9	9.6~9.9
59.7	52		0.8		59	87		8	9.1~9.4
57.0	52		0.8		59	87		7	8.6~8.9
54.3	52		0.8		59	87		6	8.1~8.4
51.6	53		0.7		58	85		5	7.6~7.9
48.9	56		0.7		58	85		4	7.1~7.4
43.4	60		0.6		55	84		3	6.6~6.9
40.7	62		0.6		55	83		2	6.1~6.4
38.0	64		0.6		52	81		1	5.6~5.9
35.3	66	140	0.5	4.0	51	81	ON	0	5.1~5.4
32.6	67		0.5		47	77		9	4.6~4.9
29.9	67		0.5		43	72		8	4.1~4.4
27.1	67		0.5		39	67		7	3.6~3.9
24.4	68		0.4		35	62		6	3.1~3.4
21.7	68		0.4		31	57		5	2.6~2.9
19.0	68		0.4		27	52		4	2.1~2.4
16.3	68		0.3		23	48		3	1.6~1.9
13.6	69		0.3		20	42		2	1.1~1.4
10.9	69		0.3		16	38		1	0.6~0.9
8.1	69	0.2	12	33	0	0.1~0.4			
							OFF		



呼び周速255タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速		外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動			SW1#5	SW5	
296.8	13		0.9		59	88		9	9.6~9.9
272.1	13		0.8		59	87		8	9.1~9.4
259.7	13		0.8		59	87		7	8.6~8.9
247.4	13		0.8		59	87		6	8.1~8.4
235.0	13		0.7		58	85		5	7.6~7.9
222.6	14		0.7		58	85		4	7.1~7.4
197.9	15		0.6		55	84		3	6.6~6.9
185.5	15		0.6		55	83		2	6.1~6.4
173.2	16		0.6		52	81		1	5.6~5.9
160.8	16	35	0.5	4.0	51	81	ON	0	5.1~5.4
148.4	17		0.5		47	77		9	4.6~4.9
136.0	17		0.5		43	72		8	4.1~4.4
123.7	17		0.5		39	67		7	3.6~3.9
111.3	17		0.4		35	62		6	3.1~3.4
98.9	17		0.4		31	57		5	2.6~2.9
86.6	17		0.4		27	52		4	2.1~2.4
74.2	17		0.3		23	48		3	1.6~1.9
61.8	17		0.3		20	42		2	1.1~1.4
49.5	17		0.3		16	38		1	0.6~0.9
37.1	17	0.2	12	33	0	0.1~0.4			
							OFF		



※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
- FP シリーズ
- X E X P シリーズ
- K T シリーズ
- ターボシリーズ
- 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

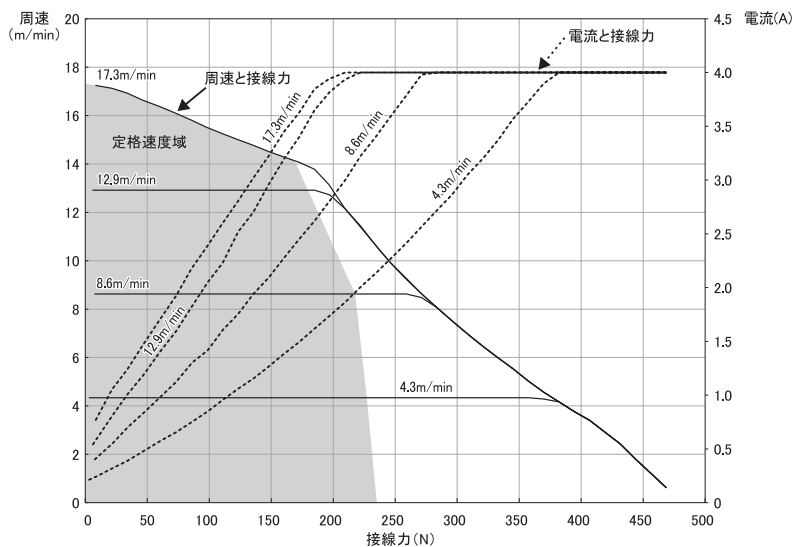
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

## 特性一覧：ドライバHB-510使用時

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

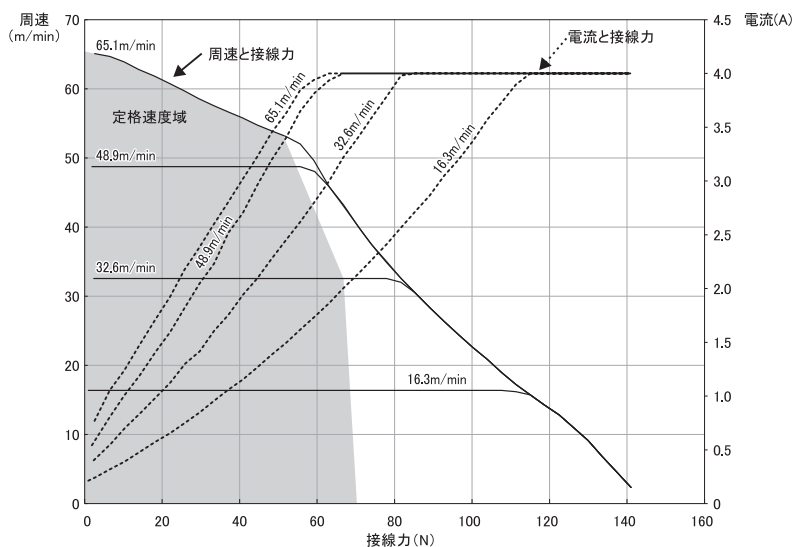
### 呼び周速15タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速 SW3	外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動				
17.3	173		0.9		59	88	9	9.3~9.7
15.8	173		0.8		59	87	8	8.3~8.7
14.4	173		0.8		59	87	7	7.3~7.7
12.9	186		0.7		58	85	6	6.3~6.7
11.5	199	465	0.6	4.0	55	84	5	5.3~5.7
10.1	213		0.6		52	81	4	4.3~4.7
8.6	223		0.5		47	77	3	3.3~3.7
7.2	223		0.5		39	67	2	2.3~2.7
5.8	226		0.4		31	57	1	1.3~1.7
4.3	226		0.3		23	48	0	0.3~0.7



### 呼び周速55タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速 SW3	外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動				
65.1	52		0.9		59	88	9	9.3~9.7
59.7	52		0.8		59	87	8	8.3~8.7
54.3	52		0.8		59	87	7	7.3~7.7
48.9	56	140	0.7	4.0	58	85	6	6.3~6.7
43.4	60		0.6		55	84	5	5.3~5.7
38.0	64		0.6		52	81	4	4.3~4.7
32.6	67		0.5		47	77	3	3.3~3.7
27.1	67		0.5		39	67	2	2.3~2.7
21.7	68		0.4		31	57	1	1.3~1.7
16.3	68		0.3		23	48	0	0.3~0.7



### 呼び周速255タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速 SW3	外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動				
296.8	13		0.9		59	88	9	9.3~9.7
272.1	13		0.8		59	87	8	8.3~8.7
247.4	13		0.8		59	87	7	7.3~7.7
222.6	14	35	0.7	4.0	58	85	6	6.3~6.7
197.9	15		0.6		55	84	5	5.3~5.7
173.2	16		0.6		52	81	4	4.3~4.7
148.4	17		0.5		47	77	3	3.3~3.7
123.7	17		0.5		39	67	2	2.3~2.7
98.9	17		0.4		31	57	1	1.3~1.7
74.2	17		0.3		23	48	0	0.3~0.7

