

MDR ブラシレス標準モータ PM500FE

パイプ径 ϕ 50

イントロダクション

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

テーパーシリーズ

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

パイプ径 ϕ 50ローラ

PM500FE

- ・パイプ径 / ϕ 50
- ・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

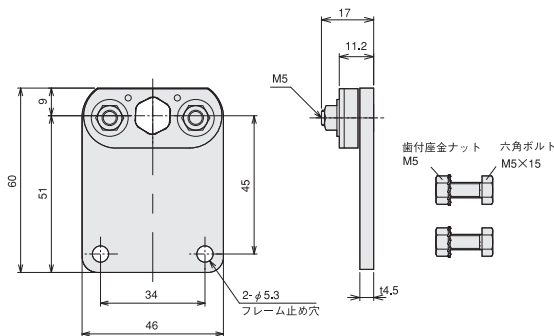


パイプ寸法：PM500FE

	290mm	290mm以上						
パイプ寸法(mm)	300	400	500	600	700	800	900	1000
重量(kg)	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4
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。)

標準付属金具：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3.5Nmで締めつけてください。

ご注文例：PM500FE - 17 - 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：FE
 呼び周速：17,60,90
 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：PM500FE

- 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^{※1} P.85
 360mm 360mm以上
- DR** 防滴仕様^{※2} P.86
 300mm 300mm以上
- WA** 防水仕様^{※2} P.86
 310mm 310mm以上
- VG** Vリブドプリー仕様 P.89
 290mm 290mm以上
- VP** Vプリー仕様 P.90
 290mm 290mm以上
- P2** 2溝丸溝パイプ仕様^{※3} P.91
 340mm 340mm以上

JD 両軸Dカット仕様

- ※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意ください。
[電気式ブレーキ(保持なし)は標準装備しています。]
呼び周速90は製作不可となります。
 - ※2 仕様の組合せにより製作可否ならびに製作寸法が異なります。お問い合わせください。
(標準付属金具は、No.MBD-081-Dになります。)(P.160)
 - ※3 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。

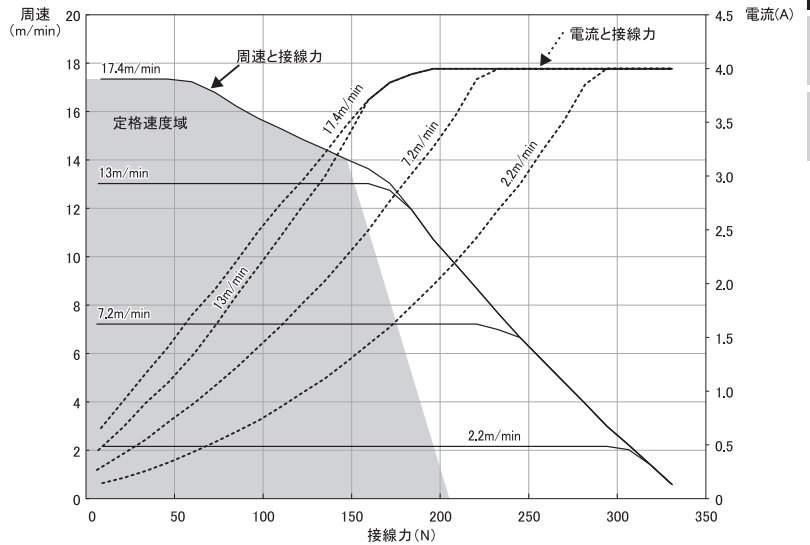
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

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。

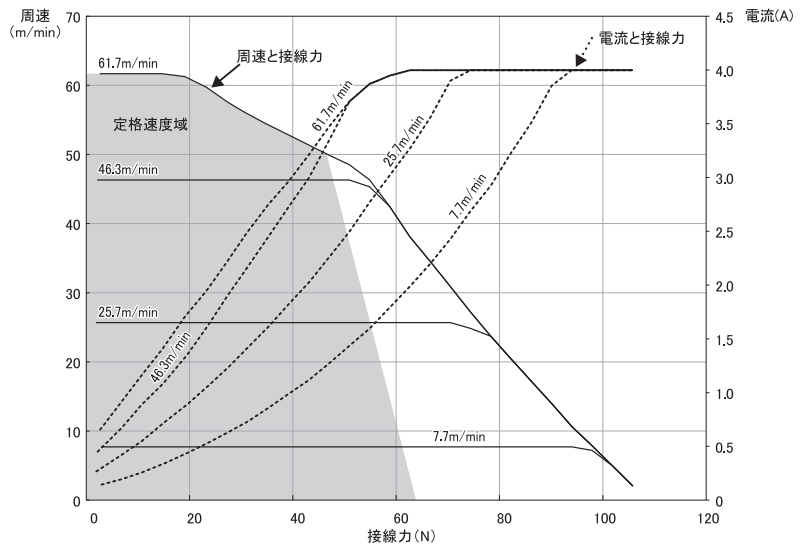
呼び周速17タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	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	
17.4	146		0.8		50	83		9	9.6~9.9
15.9	146		0.7		50	83		8	9.1~9.4
15.2	146		0.7		50	83		7	8.6~8.9
14.5	146		0.6		50	83		6	8.1~8.4
13.7	146		0.6		50	83		5	7.6~7.9
13.0	149		0.6		47	82		4	7.1~7.4
11.6	155		0.5		45	79		3	6.6~6.9
10.9	158		0.5		42	76		2	6.1~6.4
10.1	161		0.5		39	73		1	5.6~5.9
9.4	164	335	0.5	4.0	37	71		0	5.1~5.4
8.7	167		0.4		36	71		9	4.6~4.9
8.0	170		0.4		33	70		8	4.1~4.4
7.2	173		0.4		30	66		7	3.6~3.9
6.5	176		0.4		28	61		6	3.1~3.4
5.8	179		0.3		24	61		5	2.6~2.9
5.1	182		0.3		23	60		4	2.1~2.4
4.3	186		0.3		20	54		3	1.6~1.9
3.6	189		0.2		16	53		2	1.1~1.4
2.9	192		0.2		13	50		1	0.6~0.9
2.2	195		0.2		11	47		0	0.1~0.4



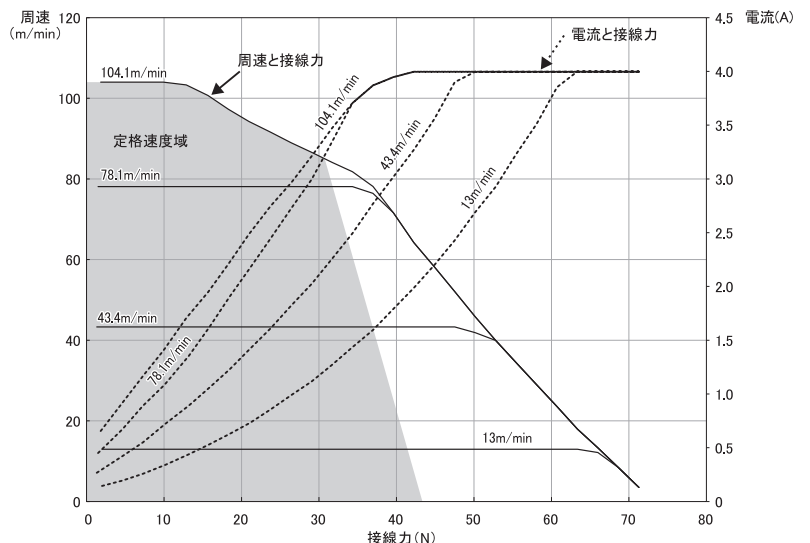
呼び周速60タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	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	
61.7	47		0.8		50	83		9	9.6~9.9
56.6	47		0.7		50	83		8	9.1~9.4
54.0	47		0.7		50	83		7	8.6~8.9
51.4	47		0.6		50	83		6	8.1~8.4
48.9	47		0.6		50	83		5	7.6~7.9
46.3	48		0.6		47	82		4	7.1~7.4
41.2	50		0.5		45	79		3	6.6~6.9
38.6	51		0.5		42	76		2	6.1~6.4
36.0	52		0.5		39	73		1	5.6~5.9
33.4	52	107	0.5	4.0	37	71		0	5.1~5.4
30.9	53		0.4		36	71		9	4.6~4.9
28.3	54		0.4		33	70		8	4.1~4.4
25.7	55		0.4		30	66		7	3.6~3.9
23.1	56		0.4		28	61		6	3.1~3.4
20.6	57		0.3		24	61		5	2.6~2.9
18.0	58		0.3		23	60		4	2.1~2.4
15.4	59		0.3		20	54		3	1.6~1.9
12.9	60		0.2		16	53		2	1.1~1.4
10.3	61		0.2		13	50		1	0.6~0.9
7.7	62		0.2		11	47		0	0.1~0.4



呼び周速90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	
104.1	31		0.8		50	83		9	9.6~9.9
95.4	31		0.7		50	83		8	9.1~9.4
91.1	31		0.7		50	83		7	8.6~8.9
86.7	31		0.6		50	83		6	8.1~8.4
82.4	31		0.6		50	83		5	7.6~7.9
78.1	32		0.6		47	82		4	7.1~7.4
69.4	33		0.5		45	79		3	6.6~6.9
65.1	34		0.5		42	76		2	6.1~6.4
60.7	35		0.5		39	73		1	5.6~5.9
56.4	35	72	0.5	4.0	37	71		0	5.1~5.4
52.0	36		0.4		36	71		9	4.6~4.9
47.7	37		0.4		33	70		8	4.1~4.4
43.4	37		0.4		30	66		7	3.6~3.9
39.0	38		0.4		28	61		6	3.1~3.4
34.7	39		0.3		24	61		5	2.6~2.9
30.3	39		0.3		23	60		4	2.1~2.4
26.0	40		0.3		20	54		3	1.6~1.9
21.7	41		0.2		16	53		2	1.1~1.4
17.3	41		0.2		13	50		1	0.6~0.9
13.0	42		0.2		11	47		0	0.1~0.4



※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。

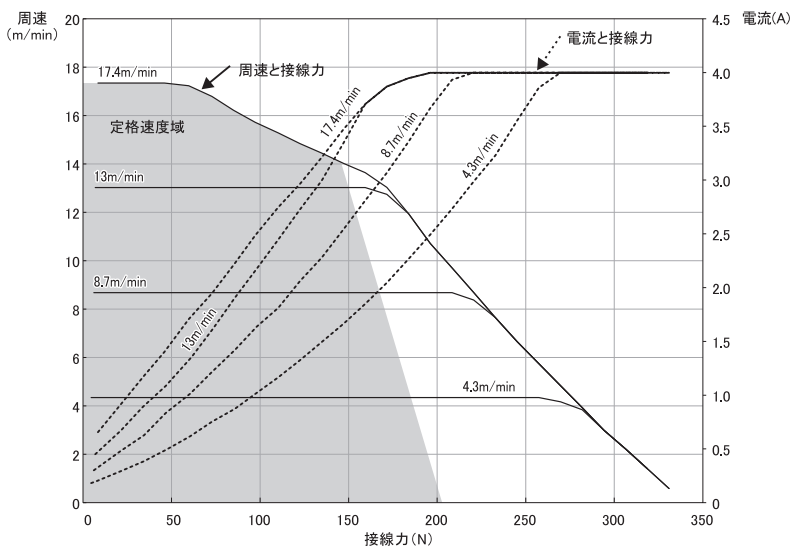
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

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。

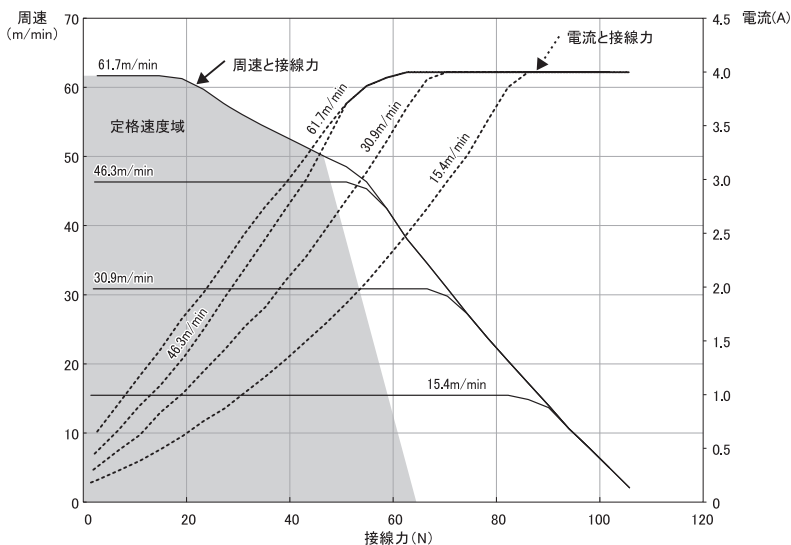
呼び周速17タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速 SW3	外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動				
17.4	146		0.8		50	83	9	9.3~9.7
15.9	146		0.7		50	83	8	8.3~8.7
14.5	146		0.6		50	83	7	7.3~7.7
13.0	149		0.6		47	82	6	6.3~6.7
11.6	155	335	0.5	4.0	45	79	5	5.3~5.7
10.1	161		0.5		39	73	4	4.3~4.7
8.7	167		0.4		36	71	3	3.3~3.7
7.2	173		0.4		30	66	2	2.3~2.7
5.8	179		0.3		24	61	1	1.3~1.7
4.3	186		0.3		20	54	0	0.3~0.7



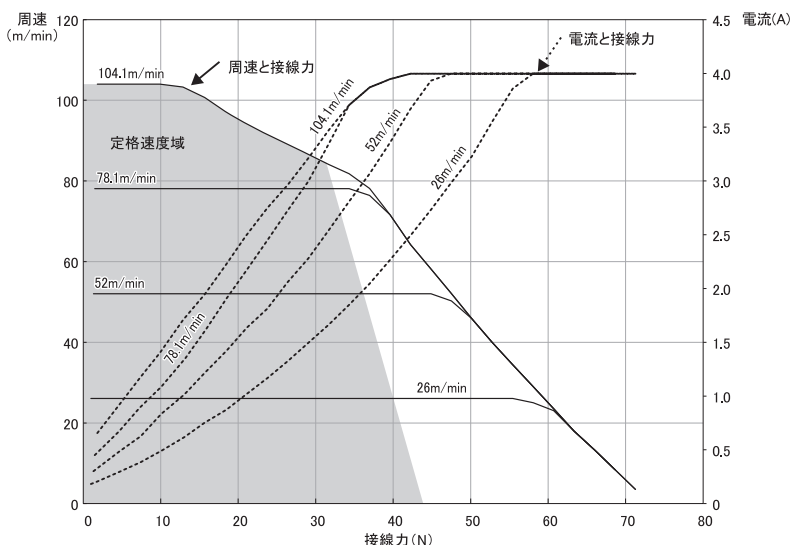
呼び周速60タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)	内部変速 SW3	外部変速 電圧入力 (V)
	設定	搬送	無負荷	起動				
61.7	47		0.8		50	83	9	9.3~9.7
56.6	47		0.7		50	83	8	8.3~8.7
51.4	47		0.6		50	83	7	7.3~7.7
46.3	48		0.6		47	82	6	6.3~6.7
41.2	50	107	0.5	4.0	45	79	5	5.3~5.7
36.0	52		0.5		39	73	4	4.3~4.7
30.9	53		0.4		36	71	3	3.3~3.7
25.7	55		0.4		30	66	2	2.3~2.7
20.6	57		0.3		24	61	1	1.3~1.7
15.4	59		0.3		20	54	0	0.3~0.7



呼び周速90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				
104.1	31		0.8		50	83	9	9.3~9.7
95.4	31		0.7		50	83	8	8.3~8.7
86.7	31		0.6		50	83	7	7.3~7.7
78.1	32		0.6		47	82	6	6.3~6.7
69.4	33	72	0.5	4.0	45	79	5	5.3~5.7
60.7	35		0.5		39	73	4	4.3~4.7
52.0	36		0.4		36	71	3	3.3~3.7
43.4	37		0.4		30	66	2	2.3~2.7
34.7	39		0.3		24	61	1	1.3~1.7
26.0	40		0.3		20	54	0	0.3~0.7



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)

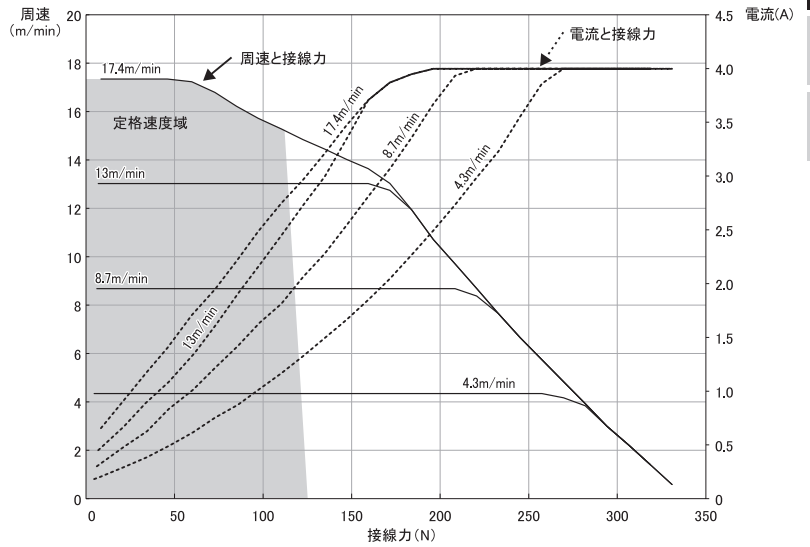
特性一覧：ドライバHBM-604使用時

※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)	内部変速 SW3/4
	設定	搬送	無負荷	起動			
17.4	113		0.6		41	66	9
15.9	113		0.5		41	65	8
14.5	113		0.5		39	64	7
13.0	116		0.4		35	58	6
11.6	116	335	0.4	4.0	31	53	5
10.1	116		0.4		27	49	4
8.7	119		0.3		23	43	3
7.2	119		0.3		20	38	2
5.8	119		0.2		17	37	1
4.3	122		0.2		13	32	0

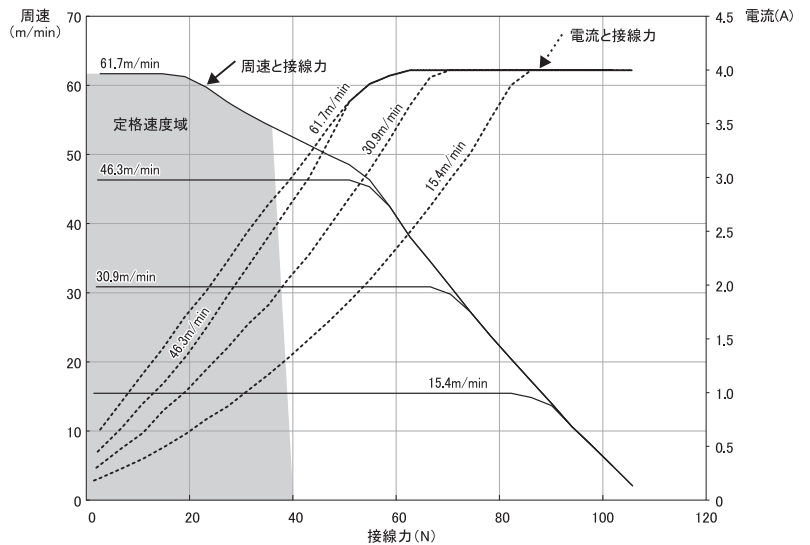
※内部変速の設定はHBM-604を対象としています。



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)	内部変速 SW3/4
	設定	搬送	無負荷	起動			
61.7	36		0.6		41	66	9
56.6	36		0.5		41	65	8
51.4	36		0.5		39	64	7
46.3	37		0.4		35	58	6
41.2	37	107	0.4	4.0	31	53	5
36.0	37		0.4		27	49	4
30.9	38		0.3		23	43	3
25.7	38		0.3		20	38	2
20.6	38		0.2		17	37	1
15.4	39		0.2		13	32	0

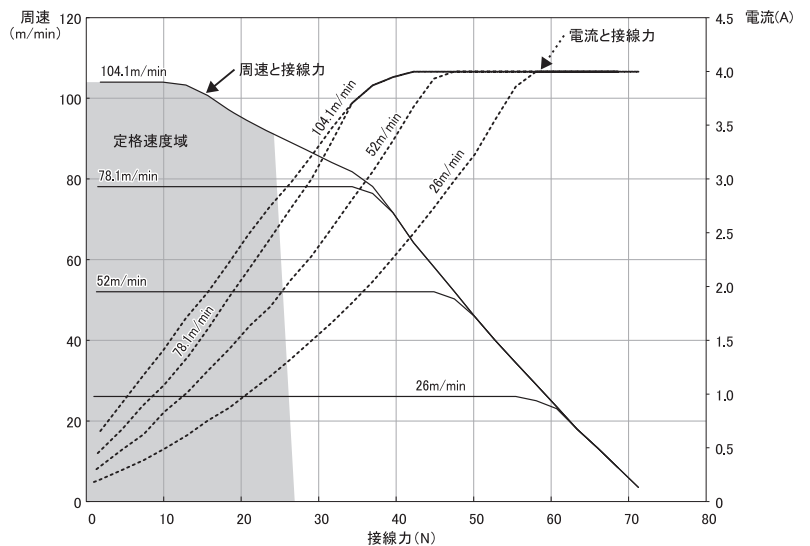
※内部変速の設定はHBM-604を対象としています。



呼び周速90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 SW3/4
	設定	搬送	無負荷	起動			
104.1	24		0.6		41	66	9
95.4	24		0.5		41	65	8
86.7	24		0.5		39	64	7
78.1	25		0.4		35	58	6
69.4	25	72	0.4	4.0	31	53	5
60.7	25		0.4		27	49	4
52.0	26		0.3		23	43	3
43.4	26		0.3		20	38	2
34.7	26		0.2		17	37	1
26.0	26		0.2		13	32	0

※内部変速の設定はHBM-604を対象としています。



※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

FE シリーズ

F P シリーズ

X E X P 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

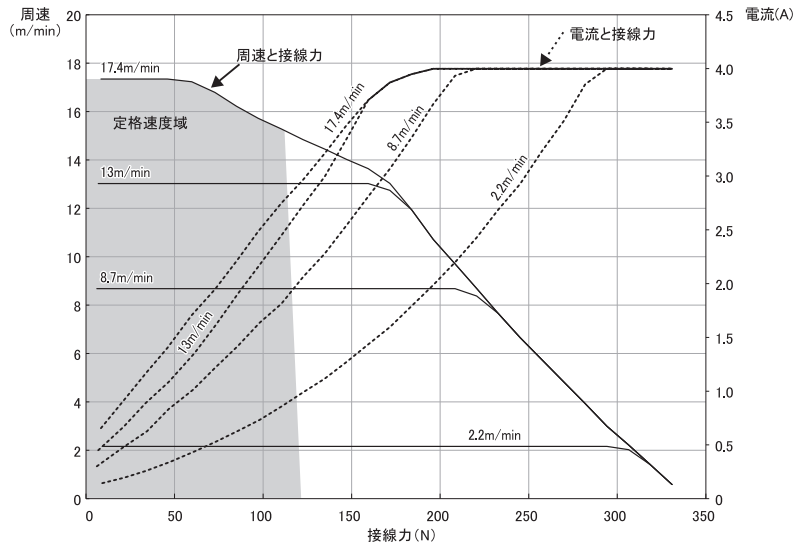
弊社ホームページに「パワーモータ選定サービス」を用意しております。(詳細は本紙P.14をご参照)

特性一覧：ドライバIB-E03使用時

※グラフの見方についてはP.18をご参照下さい。

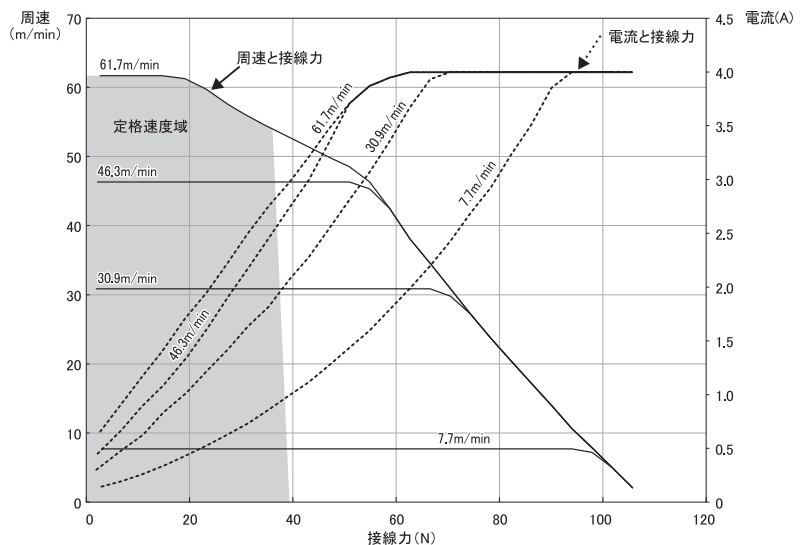
呼び周速17タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)
	設定	搬送	無負荷	起動		
17.4	113		0.6		41	66
15.9	113		0.5		41	66
15.2	113		0.5		41	66
14.5	113		0.5		40	65
13.7	116		0.5		39	64
13.0	116		0.4		37	62
11.6	116		0.4		34	60
10.9	116	335	0.4	4.0	32	57
10.1	119		30		54	
9.4	119		0.4		28	51
8.7	119		0.3		26	49
7.2	119		0.3		20	38
5.8	122		0.2		17	37
4.3	122		0.2		13	32
2.9	122		0.2		9	27
2.2	122		0.2		7	24



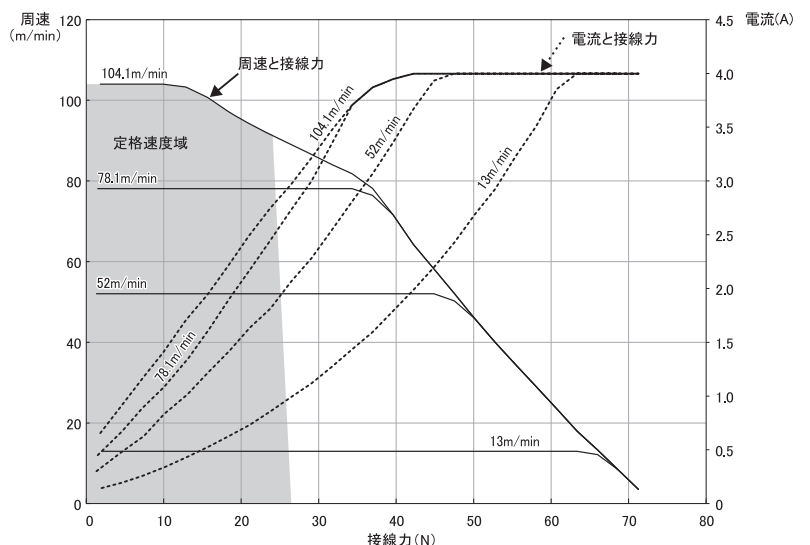
呼び周速60タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)
	設定	搬送	無負荷	起動		
61.7	36		0.6		41	66
56.6	36		0.5		41	66
54.0	36		0.5		41	66
51.4	36		0.5		40	65
48.9	37		0.5		39	64
46.3	37		0.4		37	62
41.2	37		0.4		34	60
38.6	37	107	0.4	4.0	32	57
36.0	38		30		54	
33.4	38		0.4		28	51
30.9	38		0.3		26	49
25.7	38		0.3		20	38
20.6	39		0.2		17	37
15.4	39		0.2		13	32
10.3	39		0.2		9	27
7.7	39		0.2		7	24



呼び周速90タイプ

周速 (m/min)	接線力 (N)		電流 (A)		定格 出力 (W)	定格 入力 (W)
	設定	搬送	無負荷	起動		
104.1	24		0.6		41	66
95.4	24		0.5		41	66
91.1	24		0.5		41	66
86.7	24		0.5		40	65
82.4	25		0.5		39	64
78.1	25		0.4		37	62
69.4	25	72	0.4	4.0	34	60
65.1	25		32		57	
60.7	26		0.4		30	54
56.4	26		0.4		28	51
52.0	26		0.3		26	49
43.4	26		0.3		20	38
34.7	26		0.2		17	37
26.0	26		0.2		13	32
17.3	26		0.2		9	27
13.0	26		0.2		7	24



※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。