

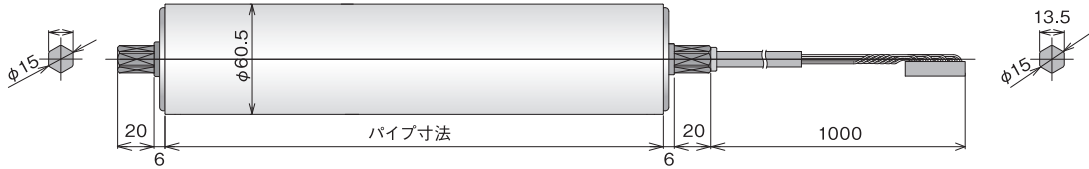
MDR パレット搬送用ブラシレスモータ PM605KT

パイプ径 ϕ 60.5

- イントロダクション
- MDR**
- モジュールユニット
- 資料
- FEシリーズ
- VE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 60.5ローラ PM605KT

- ・パイプ径 / ϕ 60.5
- ・肉厚 / t3.2
- ・電源 / DC24V
- ・パイプ材質 / STKM12
- ・表面処理 / 三価クロメート処理
- ・出力軸側処理 / パーカー
- ・給電軸側処理 / パーカー



パイプ寸法：PM605KT

	[-Min-] 360mm	[-Min-] 360mm以上							
パイプ寸法 (mm)	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200
重量 (kg)	5.1	5.5	6.0	6.4	6.9	7.3	7.8	8.2	8.7
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。
- フレーム寸法は、パイプ寸法+17mmとなるようにし、パワーモータを取付けてください。

ご注文例：PM605KT - 15 - 1000 - D - 024 - KV

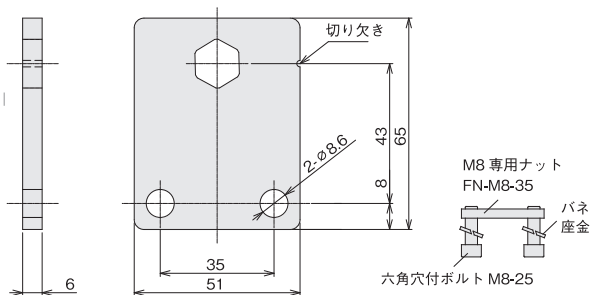
型式 呼び周速 パイプ寸法 電圧 各種オプション

[-Min-] KV Vリブドプリー仕様 [-Min-] 360mm [-Min-] 360mm以上 P.74

※その他仕様の制作可否についてはお問い合わせください。
※フレーム厚3.2mm以下での使用を推奨します。
それ以上のフレームに取付けされる場合はご相談ください。

標準付属金具：No.MBK-0K1-6 / 7

- セット内容
- ・No.MBK-0K1-6(専用固定金具2枚タイプ)
 - ・No.MBK-0K1-7(専用固定金具1枚タイプ)

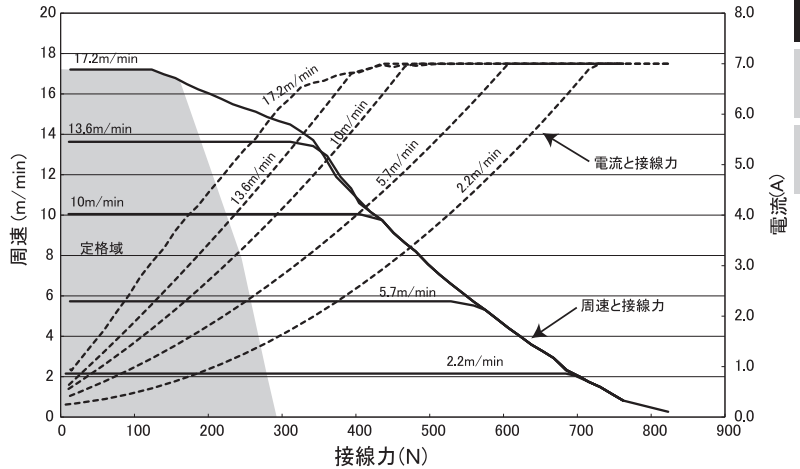


- ・MBK-0K1-6はケーブル側の軸、MBK-0K1-7はワンタッチ取付機構側の軸に取付けます。
- ・MBK-0K1-6は金具の切り欠きが左右対称になるように取付けてください。
- ・金具の固定は27.2Nmで締めてください。

特性一覧表：ドライバCBK-109 使用時

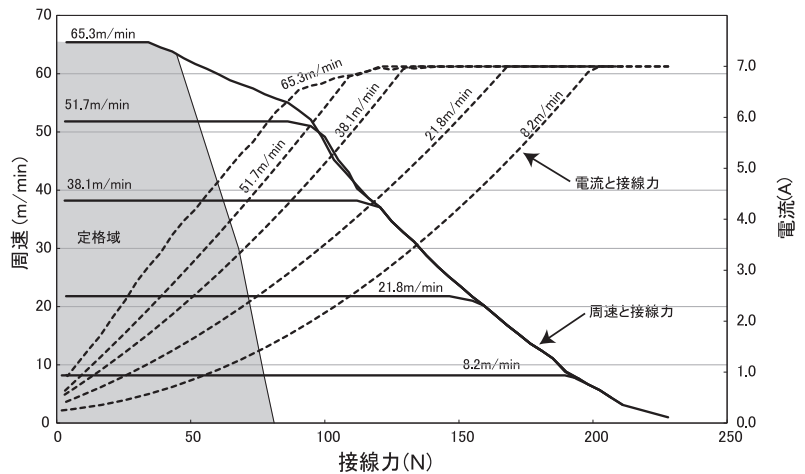
呼び速度15タイプ

SW1#5	RSW	周速 (m/min)			接線力 (N)		電流 (A)		定格入力 (W)	定格出力 (W)	外部電圧入力 (V)
		設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
ON	9	17.2	16.7	152	823	7.0	0.8		86	56	9.6~9.9
	8	15.8	15.8	170			0.8		86	56	9.1~9.4
	7	15.1	15.1	177			0.8		84	55	8.6~8.9
	6	14.3	14.3	184			0.7		82	53	8.1~8.4
	5	13.6	13.6	191			0.7		79	52	7.6~7.9
	4	12.9	12.9	198			0.7		79	51	7.1~7.4
	3	11.5	11.5	212			0.6		74	47	6.6~6.9
	2	10.7	10.7	218			0.6		72	45	6.1~6.4
	1	10.0	10.0	225			0.5		70	43	5.6~5.9
	0	9.3	9.3	232			0.5		70	42	5.1~5.4
OFF	9	8.6	8.6	241	823	7.0	0.5		67	41	4.6~4.9
	8	7.9	7.9	245			0.4		65	38	4.1~4.4
	7	7.2	7.2	250			0.4		62	35	3.6~3.9
	6	6.4	6.4	254			0.4		58	32	3.1~3.4
	5	5.7	5.7	258			0.4		55	28	2.6~2.9
	4	5.0	5.0	262			0.4		50	24	2.1~2.4
	3	4.3	4.3	267			0.3		48	22	1.6~1.9
	2	3.6	3.6	271			0.3		43	19	1.1~1.4
	1	2.9	2.9	275			0.3		38	15	0.6~0.9
	0	2.2	2.2	279			0.3		36	12	0.1~0.4



呼び速度55タイプ

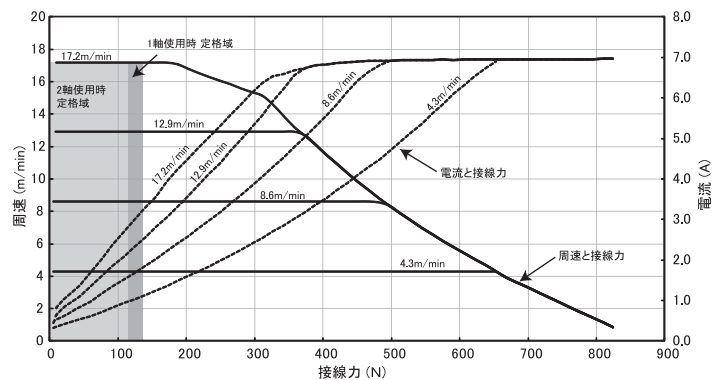
SW1#5	RSW	周速 (m/min)			接線力 (N)		電流 (A)		定格入力 (W)	定格出力 (W)	外部電圧入力 (V)
		設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動				
ON	9	65.3	63.5	42	228	7.0	0.8		86	56	9.6~9.9
	8	59.9	59.9	47			0.8		86	56	9.1~9.4
	7	57.2	57.2	49			0.8		84	55	8.6~8.9
	6	54.5	54.5	51			0.7		82	53	8.1~8.4
	5	51.7	51.7	53			0.7		79	52	7.6~7.9
	4	49.0	49.0	55			0.7		79	51	7.1~7.4
	3	43.6	43.6	59			0.6		74	47	6.6~6.9
	2	40.8	40.8	61			0.6		72	45	6.1~6.4
	1	38.1	38.1	62			0.5		70	43	5.6~5.9
	0	35.4	35.4	64			0.5		70	42	5.1~5.4
OFF	9	32.7	32.7	67	228	7.0	0.5		67	41	4.6~4.9
	8	29.9	29.9	68			0.4		65	38	4.1~4.4
	7	27.2	27.2	69			0.4		62	35	3.6~3.9
	6	24.5	24.5	70			0.4		58	32	3.1~3.4
	5	21.8	21.8	72			0.4		55	28	2.6~2.9
	4	19.1	19.1	73			0.4		50	24	2.1~2.4
	3	16.4	16.4	74			0.3		48	22	1.6~1.9
	2	13.6	13.6	75			0.3		43	19	1.1~1.4
	1	10.9	10.9	76			0.3		38	15	0.6~0.9
	0	8.2	8.2	77			0.3		36	12	0.1~0.4



特性一覧表：ドライバHBK-608 使用時

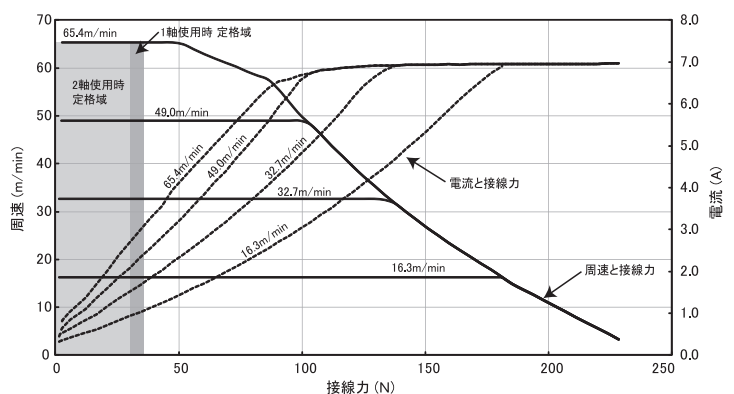
呼び速度15タイプ

SW3/4	周速 (m/min)			接線力 (N)		電流 (A)		定格入力 (W)	定格出力 (W)
	設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動			
9	17.2	17.2	130	823	0.7	0.9		71	43
8	15.7	15.7	130			0.8		68	40
7	15.7	15.7	130			0.8		62	36
6	12.9	12.9	130			0.7		58	33
5	11.4	11.4	130			0.7		52	29
4	12.0	12.0	130			0.6		47	26
3	8.6	8.6	130			0.6		42	23
2	7.1	7.1	130			0.5		37	21
1	5.7	5.7	130			0.5		32	16
0	4.3	4.3	130			0.4		27	12



呼び速度55タイプ

SW3/4	周速 (m/min)			接線力 (N)		電流 (A)		定格入力 (W)	定格出力 (W)
	設定	定格	定格	搬送	無負荷	起動			
9	65.4	65.4	36	228	7.0	0.9		71	43
8	59.9	59.9	36			0.8		68	40
7	54.5	54.5	36			0.8		62	36
6	49.0	49.0	36			0.7		58	33
5	43.6	43.6	36			0.7		52	29
4	38.1	38.1	36			0.6		47	26
3	32.7	32.7	36			0.6		42	23
2	27.2	27.2	36			0.5		37	21
1	21.8	21.8	36			0.5		32	16
0	16.3	16.3	36			0.4		27	12



※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ローラの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。