



イントロ  
ダクション

MDR

モジュール  
ユニット

資料

LS  
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

## パワーモラ各種オプション

### ブレーキ内装仕様



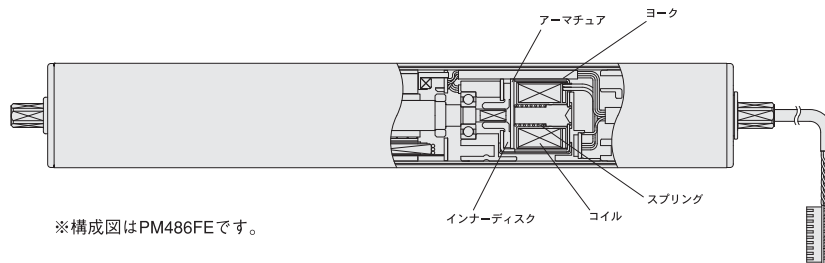
BR

搬送物の停止、位置決め保持にご使用ください。

- 内装された電磁ブレーキ(メカブレーキ)は、モータ停止後モータ部にスプリング圧による保持ブレーキがかかります。
- 連続運転も可能。
- 搬送物その他諸条件により停止位置は変化しますが機械的ストッパー装置が省略できます。
- ブレーキとモータの電源は同じ。

#### ■FE/FPシリーズ

- 電源OFF時にブレーキが働く通電時開放型の専用電磁ブレーキ(メカブレーキ)を内装しています。



※構成図はPM486FEです。

#### ブレーキトルク

PM486FE/PM500FE/PM570FE/PM605FE	
呼び周速	トルク (Nm)
17	9.4以上
60	2.6以上

PM486FP/PM500FP	
呼び周速	トルク (Nm)
15	11.6以上
55	2.7以上

#### 製作可能最小パイプ寸法(mm)

型式	PM486FE PM500FE	PM570FE PM605FE	PM486FP PM500FP
ワンタッチ取付機構なし	—	—	—
ワンタッチ取付機構付	360	370	440

#### ブレーキ電流・消費電力一覧

型式	電源電圧(V)	消費電力(W)	電流(A)
*PM486FE/PM500FE	DC-24	5.0	0.42
*PM486FP/PM500FP			
*PM570FE/PM605FE			

このデータは目安であり、製品のバラツキ、周囲温度により変化します。  
\*ブレーキ電源はモータ起動と同時にブレーキが開放されその後に12Vに下がります。  
(起動後24Vが入り、0.1sec後にデューティ比50%のPWMとなり12Vとなります。)

#### ■KTシリーズ

- RUNOFF時はサーボロックブレーキが働き、電源OFF時にメカブレーキが働きます。(エラー時はメカブレーキが働きます。)
- サーボロックブレーキとは停止位置を原点として、回転方向と逆回転で駆動がかり保持する機能です。

#### ブレーキトルク

呼び周速	トルク (Nm)	
	サーボロックブレーキ	メカブレーキ
15	22.04	25.40
55	5.51	6.35

#### 製作可能最小パイプ寸法(mm)

型式	PM570KT PM605KT
ワンタッチ取付機構なし	—
ワンタッチ取付機構付	410

#### ブレーキ電流・消費電力一覧

ブレーキ方式	電源電圧(V)	消費電力(W)	電流(A)
サーボロックブレーキ	DC-24	最大12	最大1.0
メカブレーキ	DC-24	4	0.3

このデータは目安であり、製品のバラツキ、周囲温度により変化します。  
\*ブレーキ電源はモータ起動と同時にブレーキが解放されその後に12Vに下がります。  
(起動後24Vが入り、0.1sec後にデューティ比50%のPWMとなり12Vとなります。)