電動ロータリアクチュエータ

仕様

●本体基本仕様

項目 ＼ 形式		EWHRT1A	EWHRT3A	EWHRT5A	EWHRT10A	EWHRT20A	EWHRT40A	EWHRT60A
モータ		2相ステッピングモータ						
最大トルク	N·m	0.1	0.25	0.5	1.0	2.0	4.0	6.0
繰返し位置決め精度注2	°	±0.02						
角度検出		光学式エンコーダ（原点付）						
最大負荷イナーシャ注3	kg·m²	3.0×10^{-4}	1.0×10^{-3}	3.0×10^{-3}	2.0×10^{-3}	2.0×10^{-2}	5.0×10^{-2}	1.0×10^{-1}
最小動作時間注4	（90°無負荷） s	0.2	0.1	0.2	0.12	0.2	0.3	
	（90°最大負荷） s	0.35	0.25	0.4	0.25	0.5		0.65
最低速度	rps	0.5	0.01					
使用温度範囲	℃	0～40						
許容スラスト荷重	N	100			200		400	
許容ラジアル荷重	N	100			200		400	
許容モーメント	N·m	2.5			5.5		10.0	
質量注5	kg	0.3	0.34（0.4）		0.8（0.9）		2.0（2.3）	2.2（2.5）
適用コントローラ		EWHC-RS,EWHCP-RS	EWHC-RA,EWHCP-RA					

注 1：**EWHRT40A**、**EWHRT60A**は本体からケーブルが出ないタイプです（本体側面にコネクタ内蔵）。
　2：片振りでの繰返し位置決め精度。
　3：ワークの慣性モーメントは必ず最大負荷イナーシャ以下となるようにしてください。
　4：負荷トルクが無い時の値。
　5：(　)内はブレーキ付の質量です。

●コントローラ仕様は㊺、㊻ページをご覧ください。

注文記号

EWHRT □ A - □ - □ - □ - □

エレウェーブ
電動ロータリアクチュエータ

サイズ
- **1**：トルク 0.1N·m
- **3**：トルク 0.25N·m
- **5**：トルク 0.5N·m
- **10**：トルク 1.0N·m
- **20**：トルク 2.0N·m
- **40**：トルク 4.0N·m
- **60**：トルク 6.0N·m

ブレーキ
- 無記入：ブレーキなし
- **B**：ブレーキ付注

注：**EWHRT1A**のブレーキ付はありません。

コントローラ形式
- 無記入：コントローラなし
- **C**：**EWHC-RA**または**EWHC-RS**付（ポイント入力タイプ）
- **CP**：**EWHCP-RA**または**EWHCP-RS**付（パルス列入力タイプ）

DIN レール取付プレート
- 無記入：取付プレートなし
- **DP**：取付プレート付（コントローラなしの場合選択不可）

ケーブル長さ（中継ケーブル）
- 無記入：ケーブルなし
- **3L**：3m
- **5L**：5m

●アディショナルパーツ

ポイント入力タイプ
コントローラ
[付属品]
・電源ケーブル
・I/O ケーブル

EWHC - RA - □

DIN レール取付プレート
- 無記入：取付プレートなし
- **DP**：取付プレート付

EWHC - RS - □（**EWHRT1A** 用）

DIN レール取付プレート
- 無記入：取付プレートなし
- **DP**：取付プレート付

パルス列入力タイプ
コントローラ
[付属品]
・電源ケーブル
・I/O ケーブル
・パルス列入力用ケーブル
・パルス列入力コネクタ用変換ケーブル

EWHCP - RA - □

DIN レール取付プレート
- 無記入：取付プレートなし
- **DP**：取付プレート付

EWHCP - RS - □（**EWHRT1A** 用）

DIN レール取付プレート
- 無記入：取付プレートなし
- **DP**：取付プレート付

DIN レール取付プレート

EW2DP

ケーブル
（中継ケーブル）
※ロボットケーブル

EWHKA - □

ケーブル長さ
- **3L**：3m
- **5L**：5m

ティーチング注ボックス

EWHTB

注：仕様、寸法図は㊾ページをご覧ください。