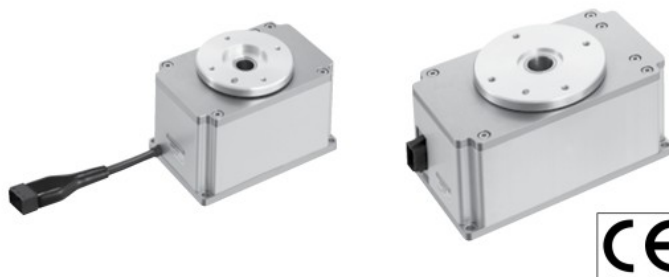


電動ロータリアクチュエータ



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・m ²	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	°C	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。

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

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)

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)

●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



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



注: 仕様、寸法図は④⑨ページをご覧ください。