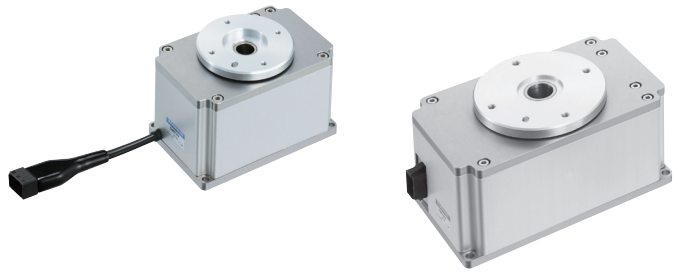


전동 로터리 액추에이터

EWHRT



사양

●본체 기본사양

항목	형식	EWHRT1A	EWHRT3A	EWHRT5A	EWHRT10A	EWHRT20A	EWHRT40A ^{※1}	EWHRT60A ^{※1}	
모터		2상 스텝핑 모터							
최대토크	N · m	0.1	0.25	0.5	1.0	2.0	4.0	6.0	
반복위치결정정도 ^{※2}		± 0.02°							
각도검출		광학식 엔코더							
최대부하관성 ^{※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	
최소작동기간 ^{※4}	(90°무부하)	s	0.2	0.1	0.2	0.12	0.2	0.3	
	(90°최대부하)	s	0.35	0.25	0.4	0.25	0.5	0.65	
최저속도	rps	0.5	0~40						0.01
사용온도범위	℃								
허용 스트러트하중	N	100			200		400		
허용 레이디얼하중	N	100			200		400		
허용 모멘트	N · m	2.5			5.5		10.0		
중량 ^{※5}	kg	0.3	0.34 (0.4)		0.8 (0.9)		2.0 (2.3)	2.2 (2.5)	
적용 컨트롤러		EWHC-RS,EWHCP-RS			EWHC-RA, EWHCP-RA				

※1 : EWHRT40A, 는 본체에서 케이블이 돌출되지 않는 사양입니다. (본체 측면에 커넥터가 내장)

※2 : 편측 흔들림에서의 반복위치 결정정도입니다.

※3 : 워크의 관성모멘트는 반드시 최대부하관성 이하가 되도록 하여 주십시오.

※4 : 부하 토크가 없을 때의 값.

※5 : () 안은 브레이크 부착의 질량입니다.

●컨트롤러의 사양은 ②5, ②6를 참고하여 주십시오.

주문형식

EWHRT

일렉트릭 시리즈
전동 로터리 액추에이터

사이즈

1 : 토크 0.1N · m
3 : 토크 0.25N · m
5 : 토크 0.5N · m
10 : 토크 1.0N · m
20 : 토크 2.0N · m
40 : 토크 4.0N · m
60 : 토크 6.0N · m

A - - -

브레이크

무기입 : 브레이크 없음
B : 브레이크 내장형[※]

컨트롤러 형식

무기입 : 컨트롤러 없음
C : EWHC-RA 또는 EWHC-RS 장착사양
(포인트입력 타입)
CP : EWHCP-RA 또는 EWHCP-RS장착사양
(포인트입력 타입)

※ : EWHRT1A 사양에는
브레이크 내장형 타입이 없습니다.

케이블 길이
무기입 : 케이블없음
3L : 3m
5L : 5m

●별매부품

포인트입력 타입
컨트롤러

EWHC - RA



EWHC - RS (EWHRT1A 用)



펄스비례입력 타입
컨트롤러

EWHCP - RA



EWHCP - RS (EWHRT1A 用)



케이블
(연결 케이블)

EWHKA -



케이블 길이
3L : 3m
5L : 5m

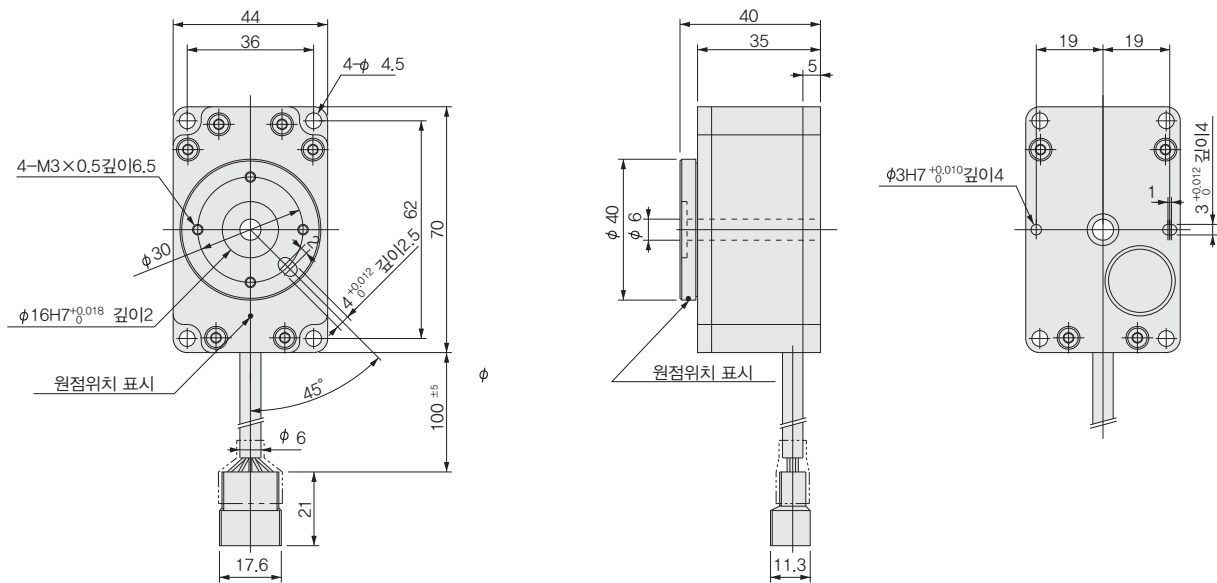
티칭 박스[※]

EWHTB



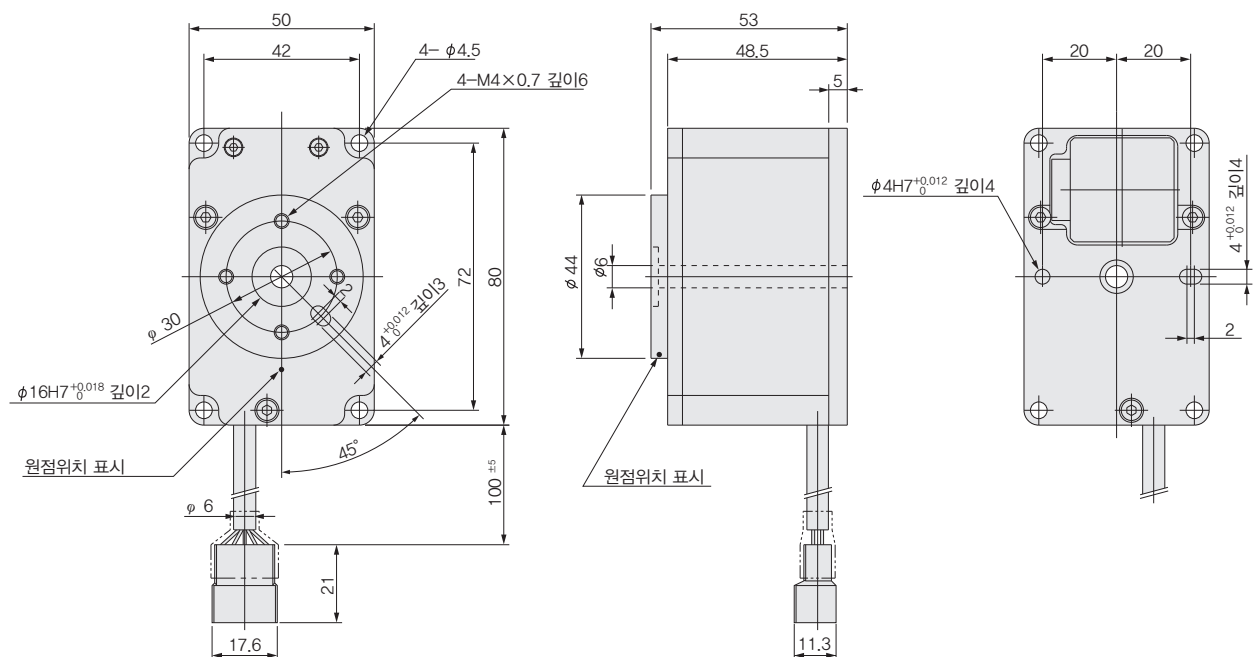
※ : 사양 및 치수도에 대해서는 ②9페이지를 참고하여 주십시오.

EWHRT1A



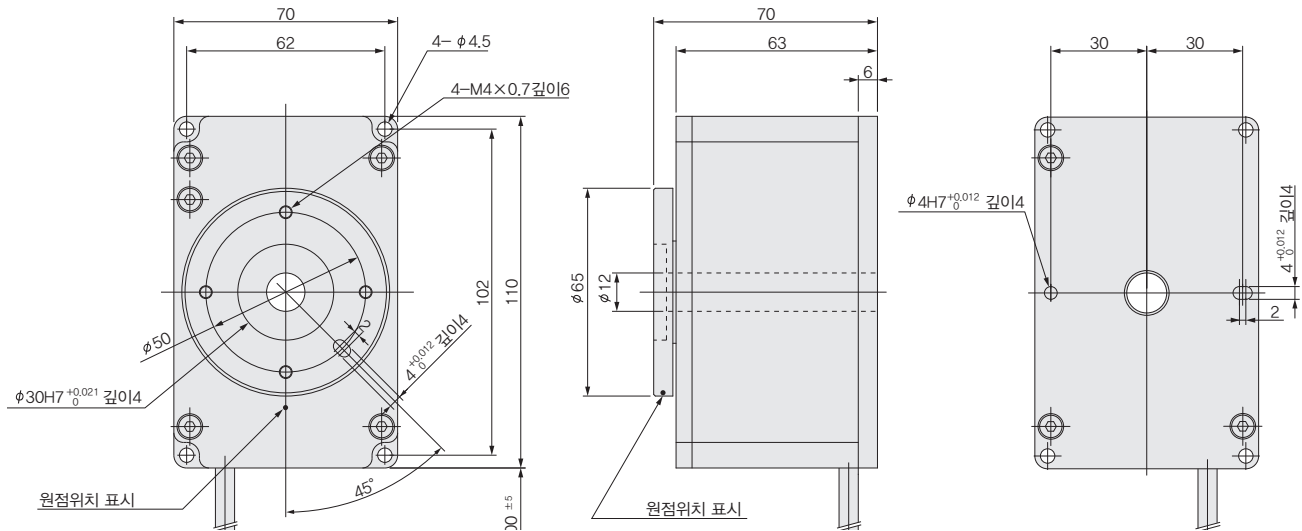
注 : 테이블의 원점위치는 위치결정 핀용 장방형 홀이 상기 도면의 위치에 놓이는 때입니다.

EWHRT3A EWHRT5A



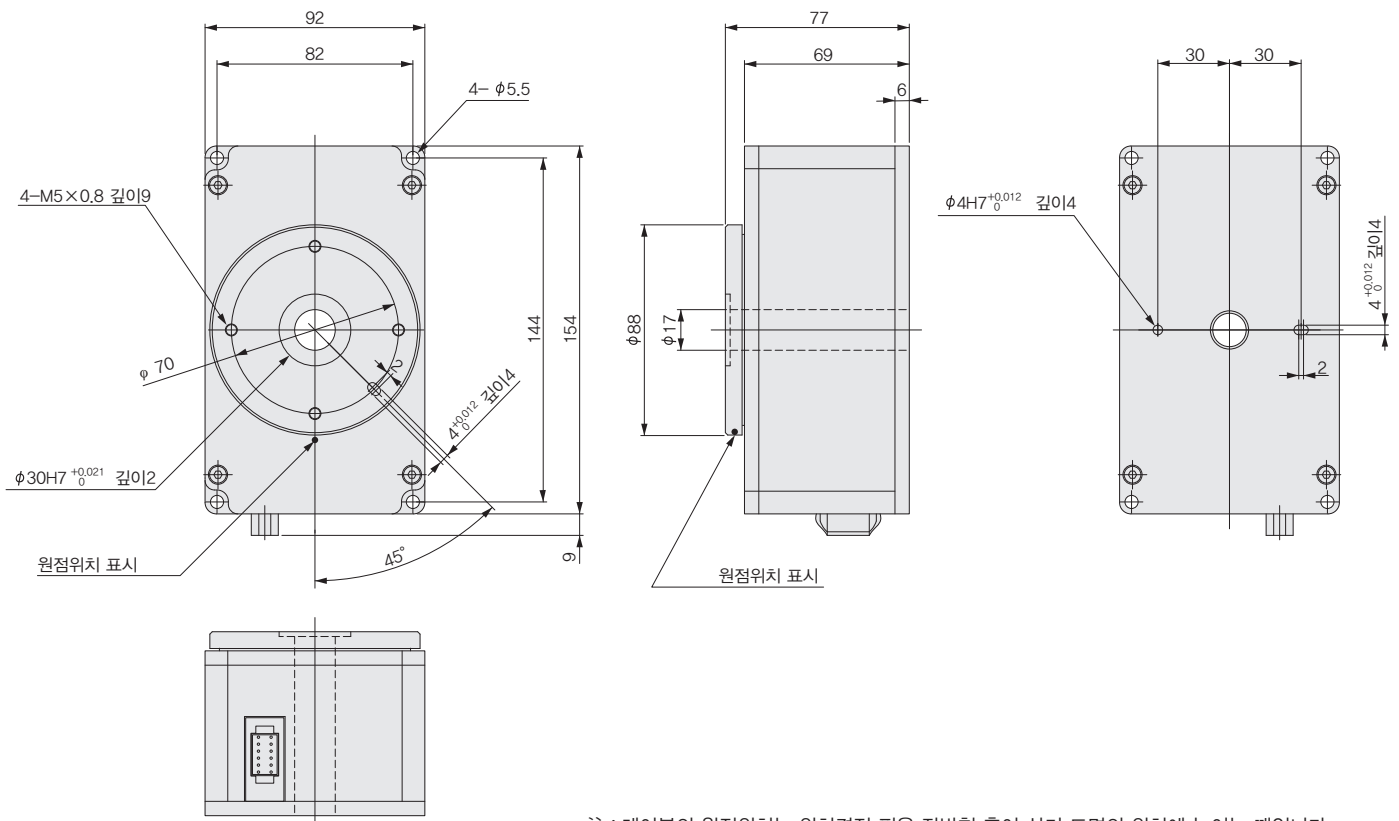
注 : 테이블의 원점 위치는 위치 결정 핀 용 장방형 홀이 상기도면의 위치에 놓이는 때입니다.

EWHRT10A EWHRT20A



注 : 테이블의 원점위치는 위치결정 핀용 장방형 홀이 상기 도면의 위치에 놓이는 때입니다.

EWHRT40A



注 : 테이블의 원점위치는 위치결정 핀용 장방형 홀이 상기 도면의 위치에 놓이는 때입니다.

EWHRT60A

