

EPCC-BS-32

本体幅  
32mm

ボールねじ駆動

繰返し位置決め精度  
±0.02mm

ストローク  
Max.200mm

サーボモータ

### 形式表示

アクチュエータ						アッセンブリ											
EPCC-BS-32-	200	-	8P			-A		+	AS	40R-	A		-	O	M5	10	B
	1		2	3	4	5	6		7		8	9		10	11	12	13

1	ストローク
25~200	25/50/75/100/125/150/175/200
2	リード
3P	3mm
8P	8mm
3	オプション：ロッド先端ねじ形状
無記入	おねじ:M8
-F	めねじ:M6
4	オプション：スクレーパ
無記入	無し
-A7	標準ワイバ付
5	オプション：ロッド延長
無記入	標準
-1E~100E	1~100mm(1mmピッチ)

6	オプション：ガイドユニット
無記入	無し
-KF	ガイドユニット付
7	出荷形態
AS	アッセンブリ
PP	ブラック
8	モータ取付キット※図1参照
A	アキシャルキット
P	パラレルキット
9	パラレルキットの折り返し方向※図2参照
無記入	ブラック又はアキシャルキット
S	S側
B	B側
D	D側
F	F側

10	ケーブルの向き※図1図2参照
無記入	ブラック又はモータ無
O	O側
H	H側
V	V側
U	U側
11	モータ種類
SV	モータ無
M5	三菱電機J5
M4	三菱電機J4
12	モータ定格出力
無記入	モータ無
10	100W
13	電磁ブレーキ
無記入	モータ無又は電磁ブレーキ無
B	電磁ブレーキ付

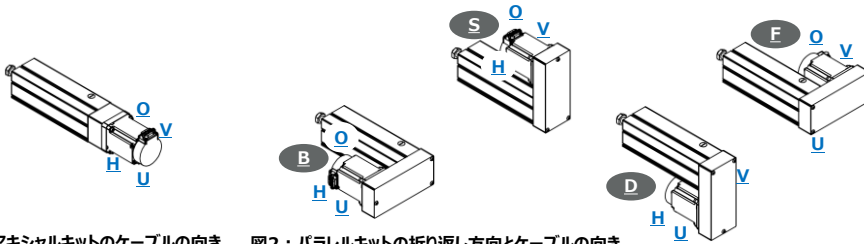


図1：アキシャルキットのケーブルの向き 図2：パラレルキットの折り返し方向とケーブルの向き

**Note**  
「パラレルキット」を選択し「モータ無」の場合は、「ブラック」をご指定ください。  
パラレルキットはアクチュエータ側とモータ側とのベルトテンションの調整が必要なため、「モータ無」での「アッセンブリ」対応不可。

### 仕様

ボールねじ径	[mm]	8	
繰返し位置決め精度	[mm]	±0.02	
ロッドの最大ねじれ角	[°]	±1	
ロッドの許容荷重※1	Fy [N]	P13をご参照ください	
	Fz [N]	P13をご参照ください	
ロッドの許容モーメント※1	Mx [Nm]	0	
	My [Nm]	1.5	
	Mz [Nm]	1.5	
ガイドユニット許容荷重※2	Fy [N]	160	
	Fz [N]	160	
ガイドユニット許容モーメント※2	Mx [Nm]	6	
	My [Nm]	4	
	Mz [Nm]	4	
質量	基本	[kg]	0.225
	加算	[kg/0.1m]	0.240
	ロッド延長	[kg/0.1m]	0.033
	アキシャルキット	[kg]	0.107
	パラレルキット	[kg]	0.267
ガイドユニット 基本	[kg]	0.613	
質量 加算	[kg/0.1m]	0.079	
使用周囲温度範囲※3	[°C]	0~60	
保護等級※3		IP40	

モータ定格出力	[W]	100	
ボールねじリード	[mm]	3 8	
定格速度	[mm/s]	150 400	
可搬質量※4	水平	[kg]	24 24
	垂直	[kg]	12 5
推力	定格	[kg]	150 70
	最大	[kg]	150 150
入力トルク上限※5	アクチュエータ	[Nm]	0.15 0.3
	アキシャルキット	[Nm]	0.5
	パラレルキット	[Nm]	0.5

※1 ピストンロッドの許容モーメントです。この値を超えないようにご使用ください。  
※2 寿命目安5000kmの値です。寿命計算にご使用ください。  
※3 モータは含みません。各メーカーの仕様をご確認ください。  
※4 最大ストロークでチューン50%の目安値です。加速の目安は図3をご参照ください。  
※5 モータの出力トルクが各部品の入力トルク上限を超えない範囲でご使用ください。

図3：加速の目安

速度範囲 [mm/s]	加速度 [m/s <sup>2</sup> ]
V ≥ 300	3
50 ≤ V < 300	1
V < 50	0.3

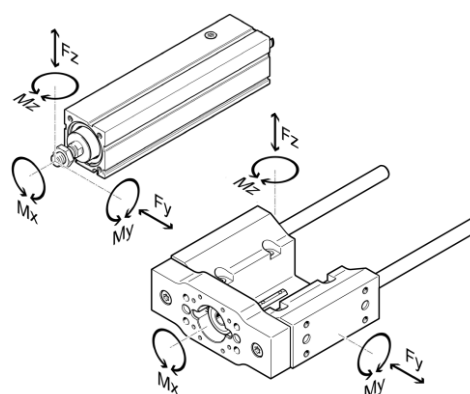


図4：荷重やモーメントの方向

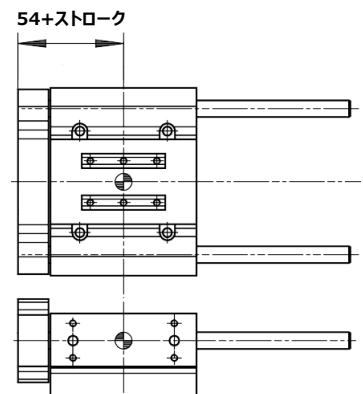


図5：ガイドユニットの支点

