

# 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 <sup>注2</sup>	°	±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 <sup>注3</sup>	kg・m <sup>2</sup>	3.0×10 <sup>-4</sup>	1.0×10 <sup>-3</sup>	3.0×10 <sup>-3</sup>	2.0×10 <sup>-3</sup>	2.0×10 <sup>-2</sup>	5.0×10 <sup>-2</sup>	1.0×10 <sup>-1</sup>
最小作動時間 <sup>注4</sup>	(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 <sup>注5</sup>	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。

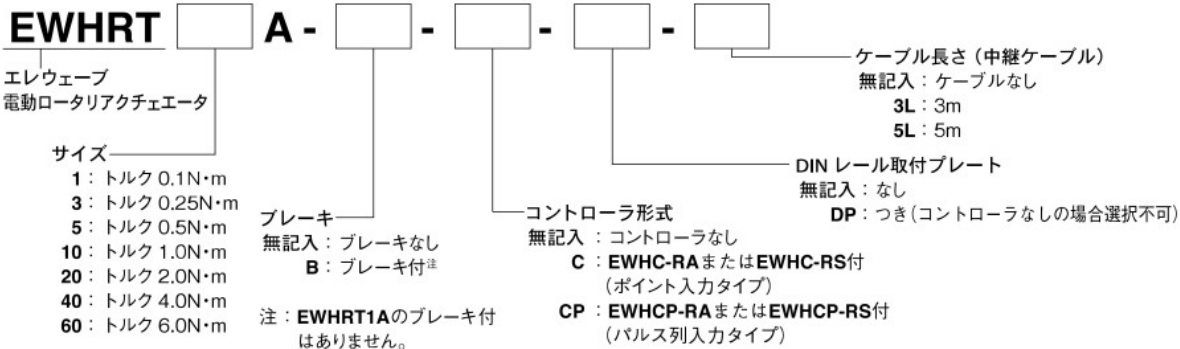
3: ワークの慣性モーメントは必ず最大負荷イナーシャ以下となるようにしてください。

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



### ●アディショナルパーツ

ポイント入カタイプ  
コントローラ



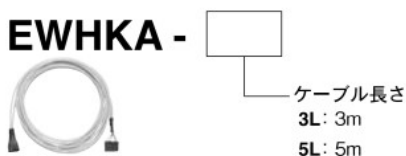
パルス列入カタイプ  
コントローラ



DIN レール取付プレート



ケーブル  
(中継ケーブル)



ティーチング<sup>注</sup>  
ボックス



注: 仕様、寸法図は④9ページをご覧ください。