

MEJQZ 系列

薄型電動缸 (整合型馬達控制器)



選用表



使用範例



特點

- 六角軸心不迴轉
- 精巧輕量
- 出廠前已注油
- 良好的重複精度
- 標準附磁
- 內置馬達與控制器，一體化設計省空間
- 透過 I/O 訊號控制，簡便操作上手快

規格

馬達類型	步進馬達	驅動類型	滾珠螺桿
傳感器類型	磁簧開關	止迴機構	六角軸心

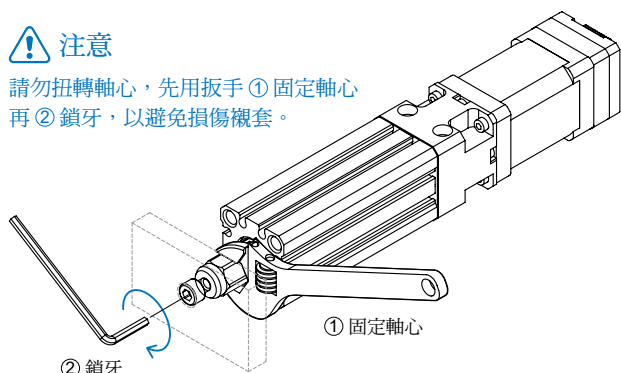
重量

單位: kg

行程 規格	BC 馬達直結				BA 馬達轉折			
	30	50	75	100	30	50	75	100
16	0.42	0.46	0.50	0.54	0.48	0.52	0.56	0.6
20	0.51	0.57	0.63	0.70	0.59	0.65	0.71	0.78

注意

請勿扭轉軸心，先用扳手 ① 固定軸心
再 ② 鎖牙，以避免損傷襯套。



型號	MEJQZ	
規格	16	20
位置重複精度 (mm)	±0.02	
螺桿導程 (mm)	1	2
螺桿直徑 (ø)	4	6
行程 (mm)	30 / 50 / 75 / 100	
防止迴轉精度 *1 (°)	±0.7	
傳感器	RDC(V), RQC(V)	
搭配步進馬達	□28	□35
最高速度 (mm/s)	≤ 50	≤ 100
額定軸向負載 *2 (kg)	0.7	0.95
最大推力 *3 (N)	225	680
電源電壓 (V)	DC 24 ±10%	
消耗功率 (W)	≤ 15	≤ 25

*1. 使用時，請勿施加徑向負載或移動方向以外的負載於軸桿上。

*2. 為預測壽命 10000 km 之負載，其他負載資訊請參「性能圖表」。

*3. 實際推拉力可能因運轉速度、加減速度、負載狀態、使用行程、安裝方向、外部導引條件、機構阻力、電源電壓、溫升、潤滑狀態及使用環境等因素而有所差異；推拉力實際值相對於標示值之誤差範圍為 ±20%。

訂購代號

MEJQZ — 20 L02 — 30 — BC — N 015									
型號	規格	螺桿導程	行程		接點方式	電纜線長 電源 + I/O 訊號 + RS485			
	16	L01	1 mm	30	30 mm	N	005	0.5 m	
	20	L02	2 mm	50	50 mm	NPN	015	1.5 m (標配)	
			75	75 mm					
			100	100 mm					
馬達位置									
BC : 直結					BA : 轉折				

* 馬達為後方出線。

MEJQZ 性能圖表 16, 20

薄型電動缸 (整合型馬達控制器)

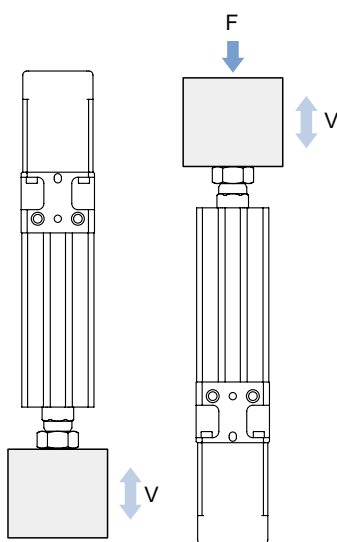


機構壽命 - 軸向力關係圖

電缸如右圖承受軸向力 F 時，產品預期壽命可於表中查得。

速度 & 轉速 - 軸向出力關係圖

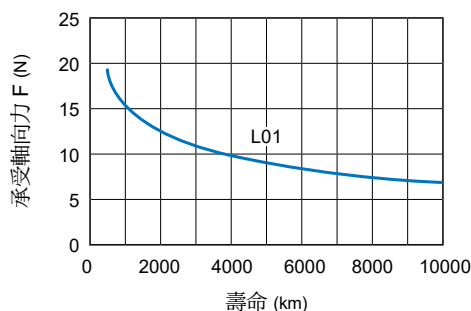
推拉力 - 電流比例關係圖



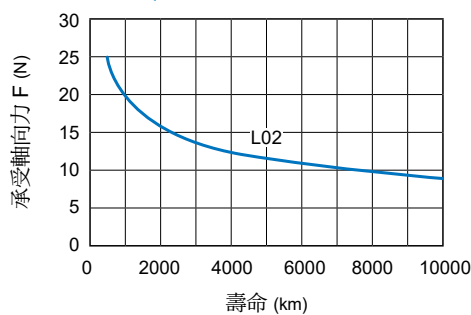
* 勿施加徑向力於軸桿。

機構壽命 - 承受軸向力關係圖

MEJQZ-16

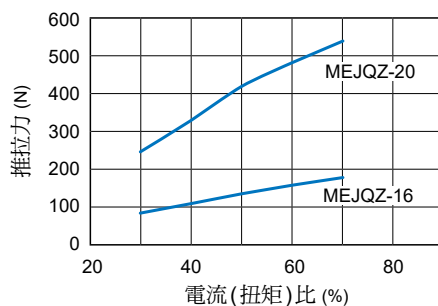


MEJQZ-20



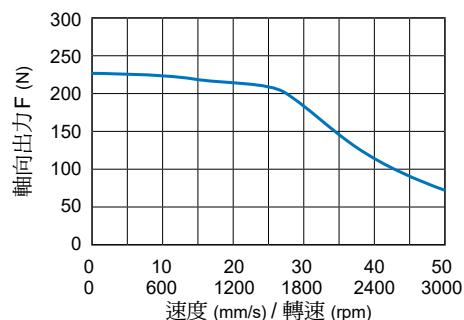
推拉力 - 電流比例關係圖

MEJQZ-16/20

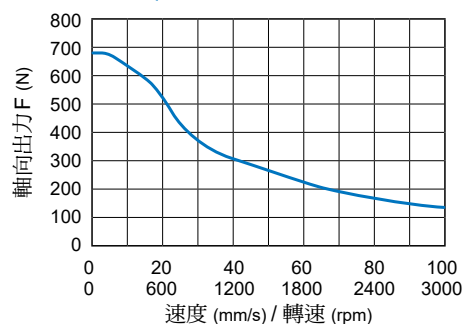


速度 & 轉速 - 軸向出力關係圖

MEJQZ-16



MEJQZ-20



注意事項

推力 - 速度曲線僅適用於位置模式，用以表示不同運轉速度下之可用推拉力參考值，不適用於 Push Mode 下之推力設定或換算。Push Mode 下之推拉力主要依推壓電流設定而定，請參考「推拉力 - 電流比例圖表」。

實際推拉力可能因運轉速度、加減速度、負載狀態、使用行程、安裝方向、外部導引條件、機構阻力、電源電壓、溫升、潤滑狀態及使用環境等因素而有所差異；推拉力實際值相對於標示值之誤差範圍為 $\pm 20\%$ 。

相關數值及曲線僅供產品選型及性能趨勢評估參考，不應作為精確推力量測、推力控制或安全保護判斷之唯一依據。

電纜線腳位定義 (電源 + I/O + RS485)

PIN No.	功能	說明	顏色
1	VCC (24VDC)	電源 +	■ ■ ■ ■ ■
2	GND	電源 -	■ ■ ■ ■ ■
3	Input Com+		■ ■ ■ ■ ■
4	Input 1	移動至位置 1	■ ■ ■ ■ ■
5	Input 2	移動至位置 2	■ ■ ■ ■ ■
6	Input 3	停止 / 警報重置	■ ■ ■ ■ ■

PIN No.	功能	說明	顏色
7	Output 3	異常警報輸出	■ ■ ■ ■ ■
8	Output 2	位置 2 到位	■ ■ ■ ■ ■
9	Output 1	位置 1 到位	■ ■ ■ ■ ■
10	Output Com-		■ ■ ■ ■ ■
11	RS485A		■ ■ ■ ■ ■
12	RS485B		■ ■ ■ ■ ■

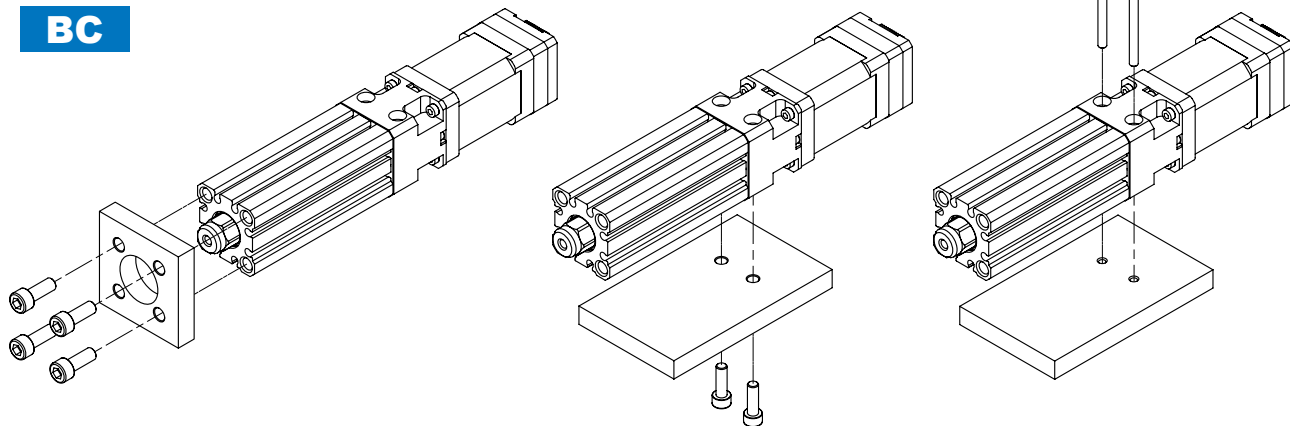
MEJQZ 安裝方式

薄型電動缸 (整合型馬達控制器)



端板安裝方式 * 端板請客戶自行準備

BC

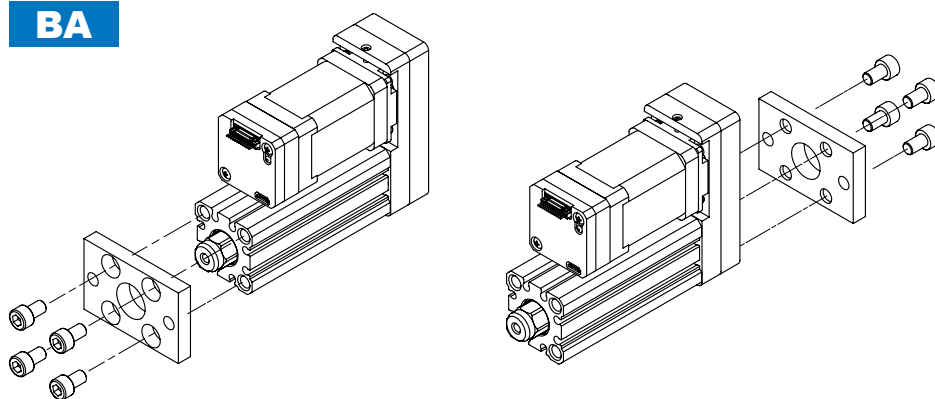


A 端板在前，螺栓由前端鎖入。

B 端板在下，螺栓由下方鎖入。

C 端板在下，螺栓由上方鎖入。

BA



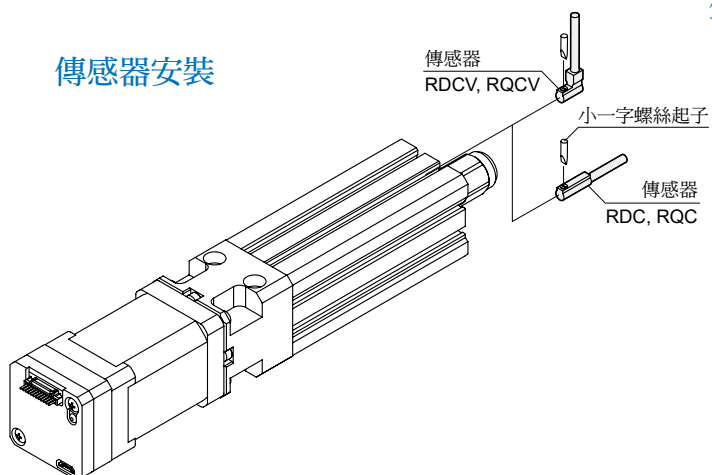
A 端板在前，螺栓由前端鎖入。

D 端板在後，螺栓由後方鎖入。

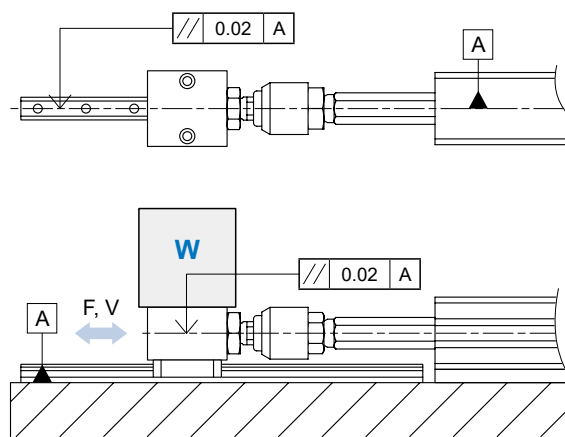
螺栓規格

安裝方式	規格	
	16	20
A, D	M4×0.7	M6×1.0
B	M5×0.8	M5×0.8
C	M4×0.7	M4×0.7

傳感器安裝



外部導引支撐安裝



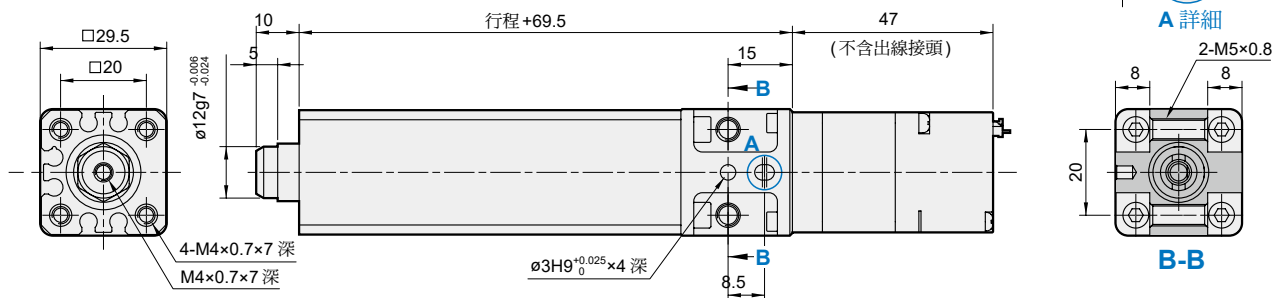
MEJQZ 外觀尺寸 16, 20

薄型電動缸 (整合型馬達控制器)

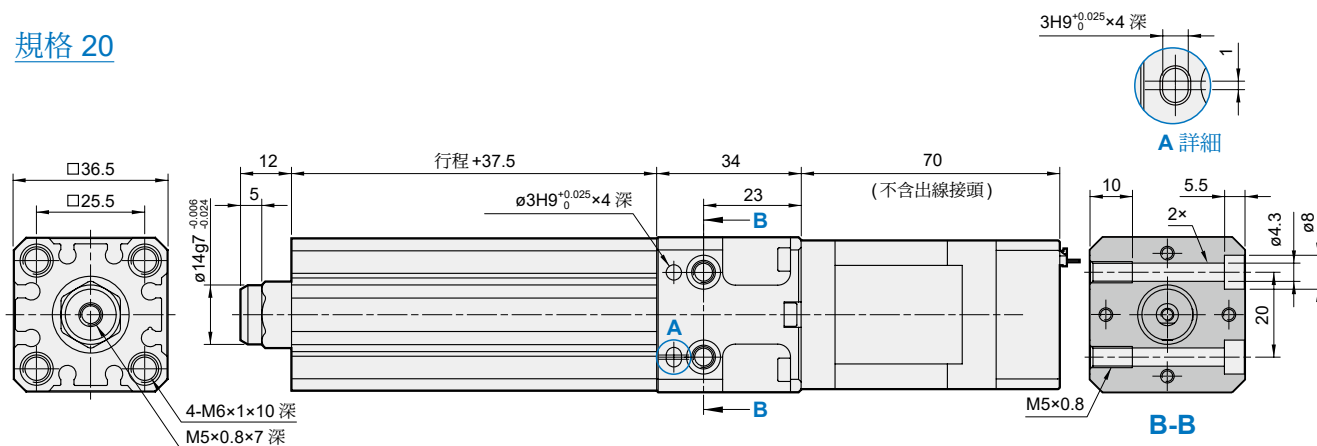


BC 馬達直結

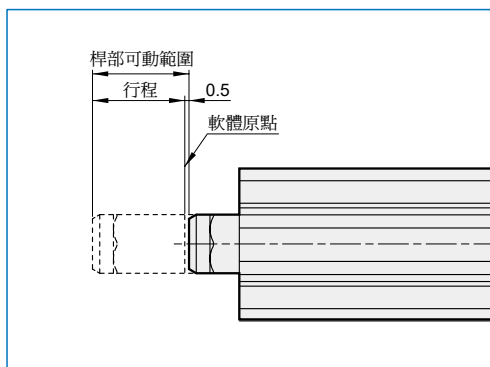
規格 16



規格 20



桿部可動範圍



MEJQZ 外觀尺寸 16, 20

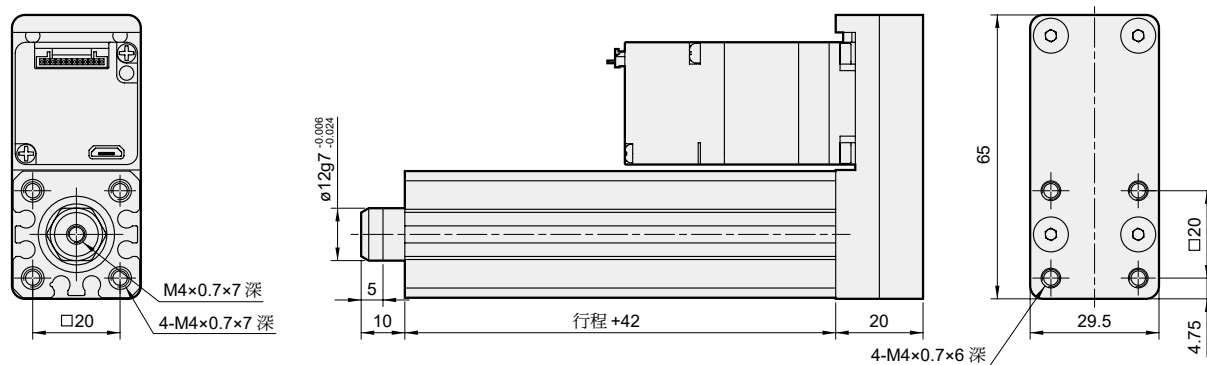
薄型電動缸 (整合型馬達控制器)



Mindman

BA 馬達轉折

規格 16



規格 20

