



## ECO Electric Stopper

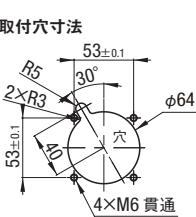
# エコ電動ストッパ

CE  
対応

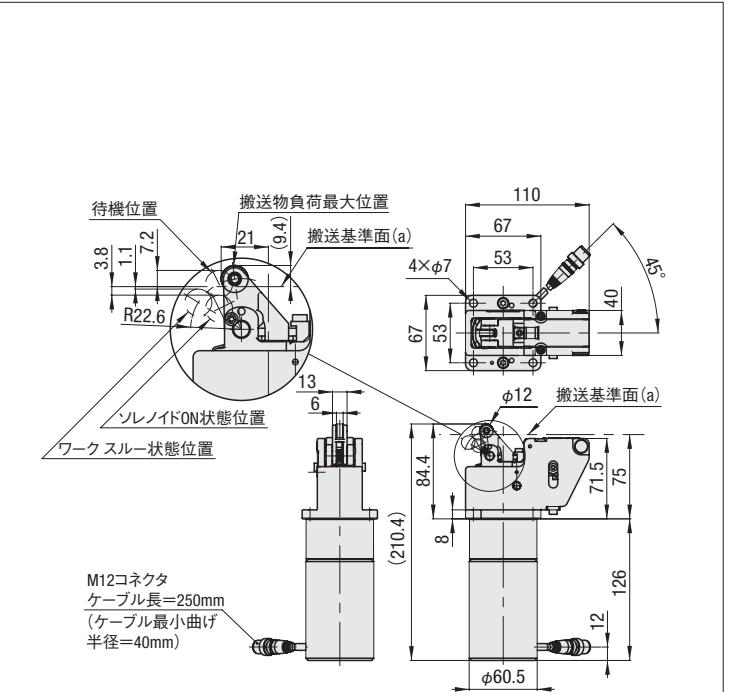
UL  
対応

DC  
24V

■特長：コントローラ不要、DC24V電源接続だけの簡単設置で省エネ・低成本を実現。コンベヤ上でのワーク/バレットの停止機能として最適な平田機工製電動ストッパです。



**HMEST50**  
**HMEST80**  
⑨ < >内はHMEST80の寸法



This technical drawing illustrates the mechanical components and dimensions of a robotic gripper. It includes two views: a front view of the gripper fingers and a side view of the actuator assembly.

**Front View Labels:**

- 待機位置 (Home Position)
- 搬送物負荷最大位置 (Maximum Load Position)
- 搬送基準面(a) (Transport Reference Surface a)
- ソレノイドON状態位置 (Solenoid ON State Position)
- ワーカスルーラー状態位置 (Worker Slider State Position)
- Dimensions: 10.4, 3.3, 5.3, R63.1, 36, (13), 90, 73, 57, 160.5, 49, 93, 73, 4xφ9, 54°

**Side View Labels:**

- M12コネクタ (M12 Connector)
- ケーブル L=250mm (Cable L=250mm)
- Dimensions: 2, 93, 73, 49, 54°

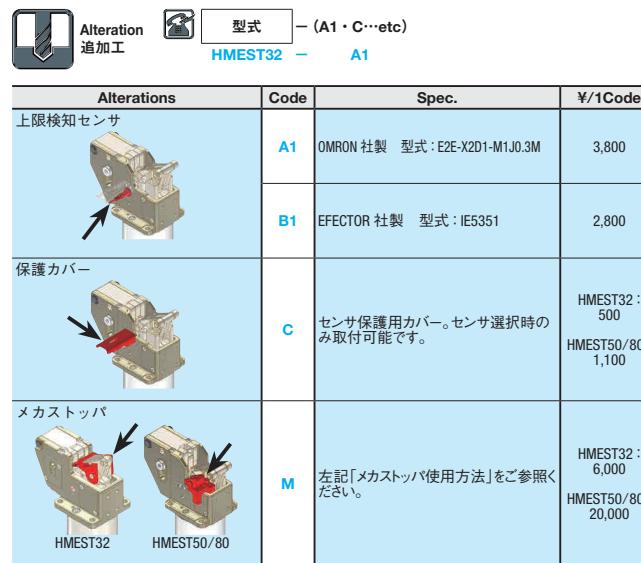
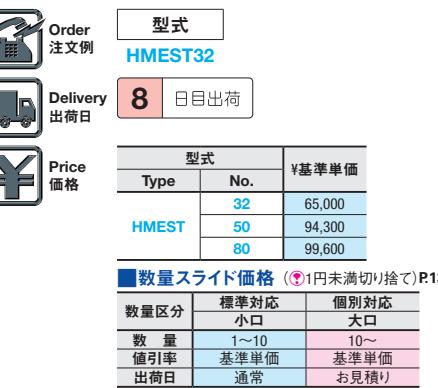


## ■ 基本仕様

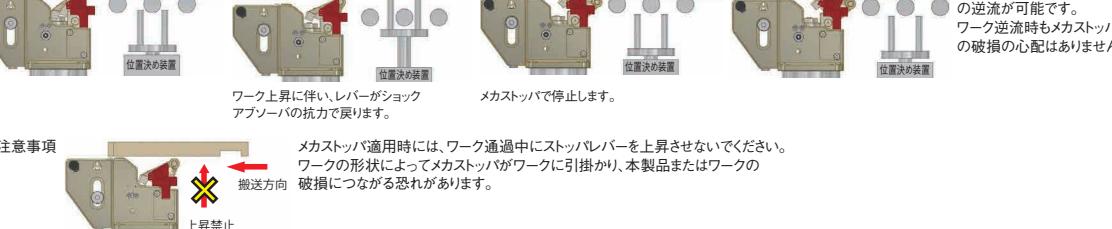
型式		許容 搬送物質量	定格 電圧	消費 電力	待機 電力	下降 時間	本体 質量
Type	No.						
HMEST	32	70kg	DC24V	7W	0W	0.2sec	2.9kg
	50	280kg	±	22W			8.5kg
	80	530kg	10%				8.7kg

一般仕様

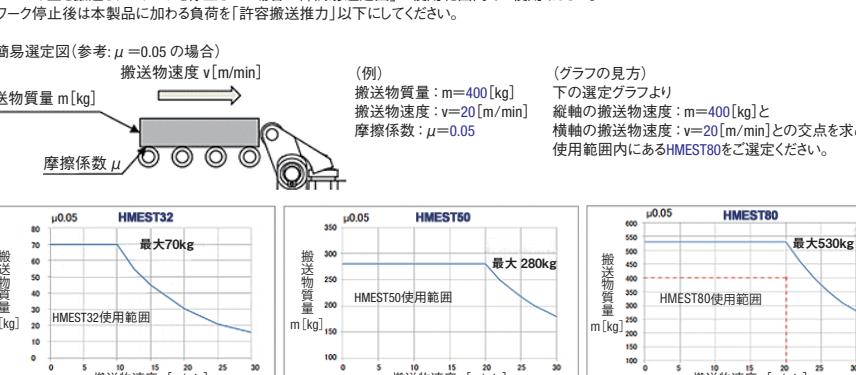
動作方式	設置姿勢	部品寿命	使用温度範囲	使用湿度範囲	騒音値
ストップ下降：ソレノイド電磁力 ストップ上昇：バネ力	上向き	ショックアブソーバ (メンテナンス部品)： 100万回(目安)	0°C～40°C (凍結不可)	MAX85% (結露不可)	70dB以下



The diagram illustrates the 'Mechanical Stop Method' (メカストップ). It shows a workpiece (ワーク) being lifted (上昇) by a lever (レバー). The lever is shown in two positions: one where it is being pulled up, and another where it has reached its limit and is being stopped by a shock absorber (ショックアブソーバ). A red arrow points from the text 'ワーク停止(衝撃吸収)' to the point where the lever is being stopped.



選定手順  
コンベヤ上を搬送されるワークを停止させる場合は、「簡易選定図」の使用範囲内でご使用ください。



許容搬送推力  
レバヤ上を搬送されるワークの搬送推力は次の式で求めることができます。

