

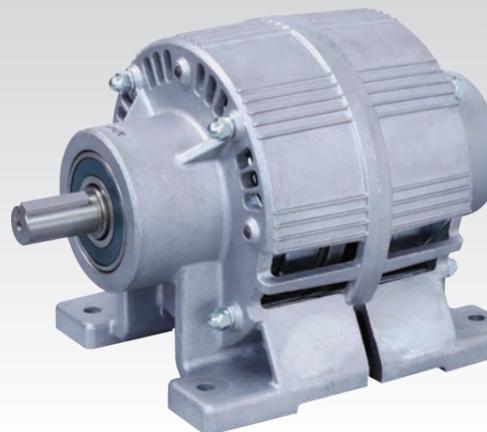
セルキャブシリーズ

時代の最先端を行く

SELCA&B

セルキャブ

JEP



JC



JCC



JB



数ある電磁クラッチ／ブレーキの中でも、ひときわ異彩を放ち、
群を抜く性能と信頼を誇る最先端の製品です。
使いやすい乾式単板・板ばね駆動式電磁クラッチ／ブレーキに画期的な
「バックラッシュレス・オートギャップ装置」を採用し、
他とは比べものにならないほどの高精度、長寿命化を実現。
しかも摩擦板は時代のニーズに応えたアスベストフリーフェーシングなど
数々の新機構を取入れ、抜群のモーションコントロール性能を実現しています。
ご採用いただいた多くのユーザーから高く評価されています。

特長

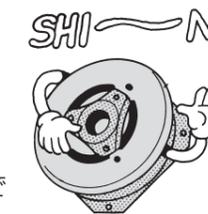
1. 板ばね駆動で、
オートギャップ付

斬新「オートギャップ装置」で
調整不要、バックラッシュレス。



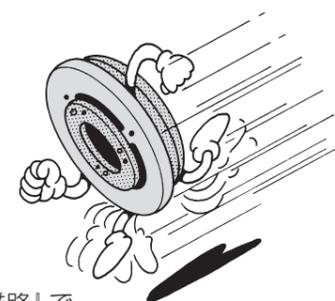
4. 鳴きがないサイレント構造

複合板方式サイレント構造で
動作時の不快な鳴音を解消。



2. 高応答で動作が確実

ムダのない「高効率磁路」で
最初から最適トルクを発揮。



5. 取付方向は自由自在

タテ、ヨコ、ナナメ取付方向は自由自在。



3. ズバ抜けた熱放散能力

大風量つば付ラジアルファンで
熱放散能力アップ。



技術の結晶、最新のメカ。

機種一覧

型式	クラッチ		ブレーキ	クラッチ/ブレーキユニット
	JC 通し軸形	JCC 突合せ軸形	JB	JEP
外観		 受注生産品		

型式表示

JC-0.6

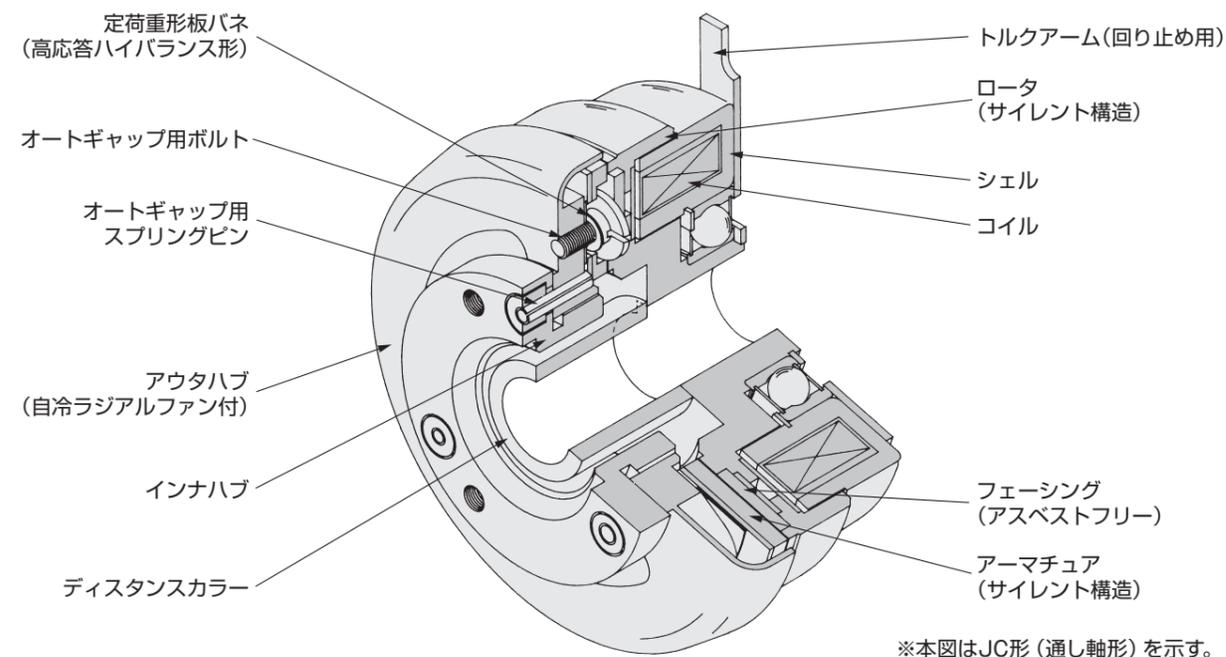
型式記号 _____ 呼び番号 _____

- JC : 通し軸形クラッチ
- JCC : 突合せ軸形クラッチ
- JB : ブレーキ
- JEP : クラッチ/ブレーキユニット

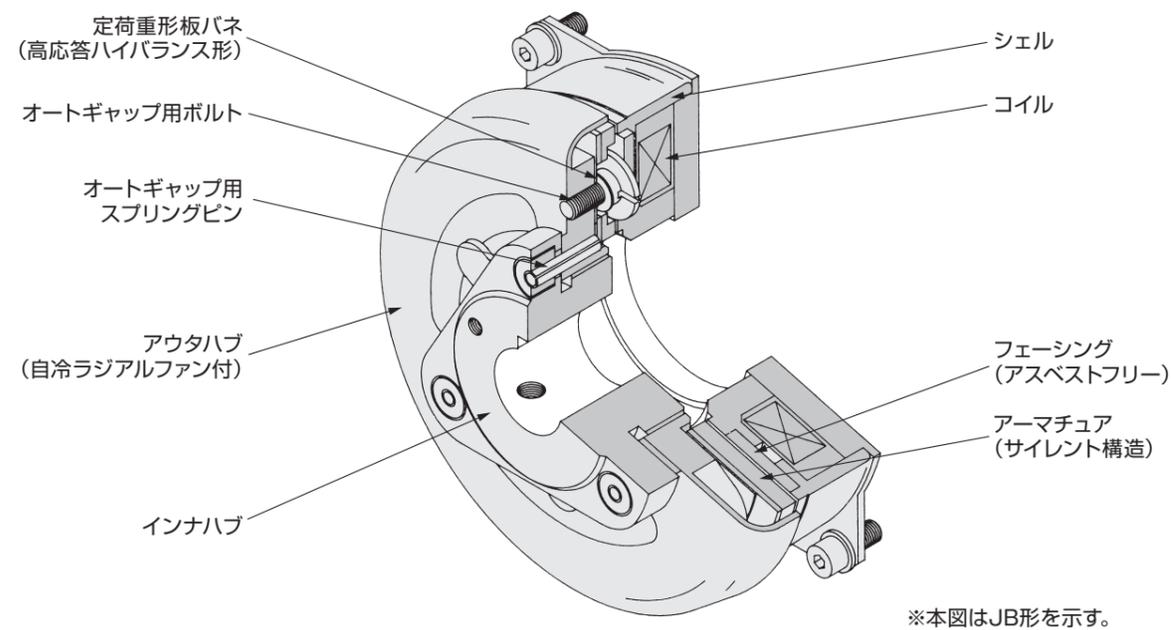
構造

■単体の場合

クラッチ



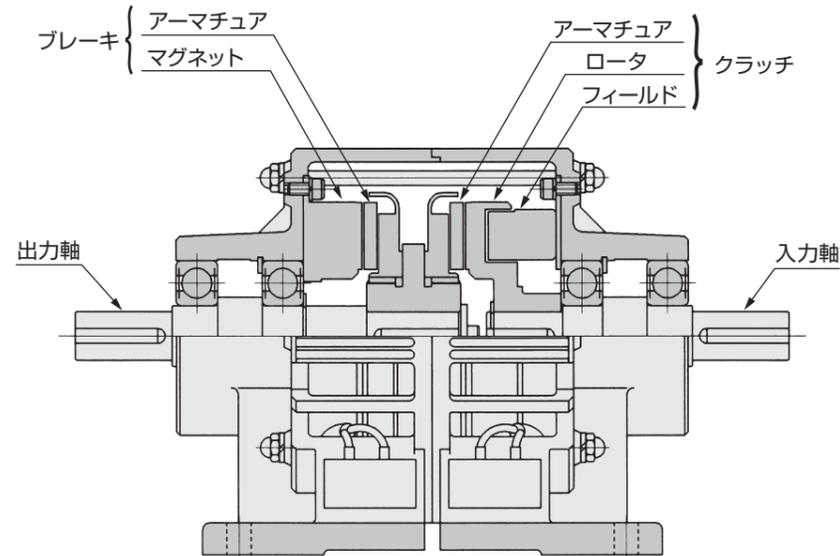
ブレーキ



■ユニットの場合

JEP

セルキャブクラッチ/ブレーキを内蔵したコンパクトな突合せ軸構造のユニットです。入力軸、出力軸付のため、プーリやスプロケットなどの動力伝達機構の取付が容易です。



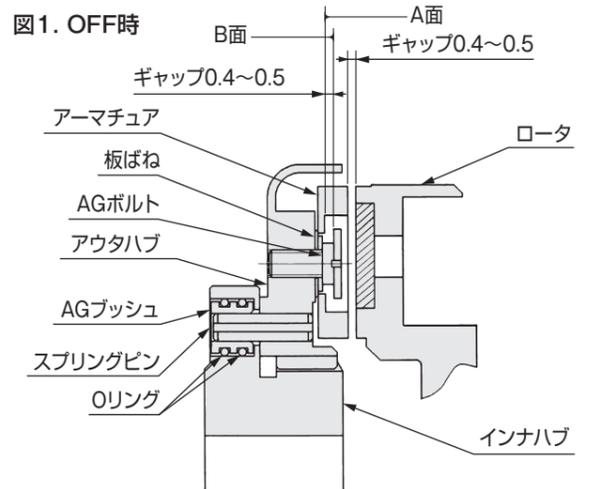
■動作

OFF時

図1に無励磁の状態を示します。アーマチュアは板ばねの復帰力でアウトハブ側に引戻され、アーマチュアの背面と板ばねは密着状態にあります。

アーマチュアの座グリA面とAGボルトのフランジB面間のすきま量が、オートギャップ装置の設定空隙となり、アーマチュアとロータ摩擦面にはこれと同一の空隙が保たれています。

図1. OFF時



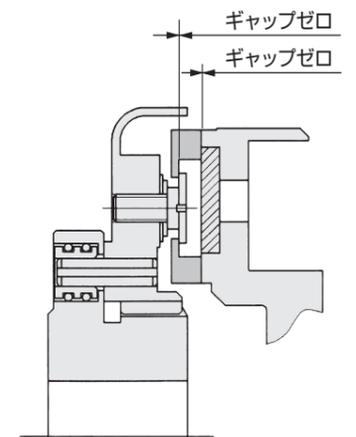
ON時

図2に励磁時の状態を示します。通電しコイルを励磁すると、アーマチュアはロータに吸引され摩擦面空隙はゼロとなってトルクが伝達されます。

アウトハブには摩擦面方向に板ばねのたわみによる推力が作用しますが、スプリングピンとAGプッシュ圧入部の保持力が打勝って、アウトハブを同一位置に保持します。この時、アーマチュアの座グリA面とAGボルトのフランジB面間のすきま量はゼロとなり軽く接触します。

励磁を断つと板ばねの解放力で、アーマチュアが解放され図1の状態に復帰します。

図2. ON時

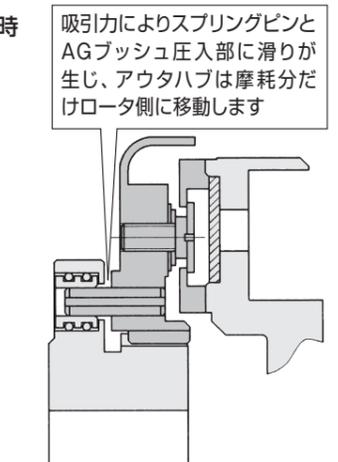


摩耗追従時

図3に摩耗追従時の状態を示します。摩擦面が摩耗した場合、つまり設定空隙を越えた時は、アーマチュアの座グリA面とAGボルトのフランジB面が強く接触し、AGボルトを介してアウトハブを摩擦面側に引張り込みます。

この力がスプリングピンおよびAGプッシュ間圧入部の保持力を上まわると圧入部に滑りが生じ、アウトハブが摩耗分だけロータ側へ移動します。摩耗に対してスプリングピンとAGプッシュ間圧入部が滑り、アウトハブがロータ側に移動するため、OFF時には自動的に一定の摩擦面空隙が保持されます。

図3. 摩耗追従時



型式選定 (簡易選定表)

クラッチの使用条件は大別して次の2つになります。

- 起動完了後に最大トルクがかかる場合 (例—旋盤: この場合は被加工物が定速に達した後に切削を始めます)
- 起動時に最大トルクがかかる場合 (例—コンベヤ: これはクラッチが連結する前にすでに負荷がかかっています)

モータの容量とクラッチ軸の回転数から選定表IまたはIIによって簡単にクラッチの選定ができます。

使用条件が何れに該当するか判明しない場合は選定表IIによりご選定ください。

ブレーキの場合は選定表Iを適用してください。

●選定表I 起動完了後に最大トルクがかかる場合

モータ容量 (kW) (HP)	r/min																					
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1500	1800	2000	2400	3000	3600	4000	4600	5000	
0.015	1/50	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.035	1/20	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.065	1/12	2.5	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.1	1/8	2.5	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.125	1/5	5	2.5	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.2	1/4	5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.25	1/3	10	5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.4	1/2	10	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.55	3/4	20	10	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.75	1	20	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
1.1	1 1/2	40	20	10	10	10	5	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6
1.5	2	40	20	20	10	10	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6
2.2	3		40	20	20	20	10	10	10	10	5	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2
3.7	5			40	40	20	20	20	20	10	10	10	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5
5.5	7 1/2				40	40	40	20	20	20	20	20	10	10	10	10	5	5	5			
7.5	10					40	40	40	40	20	20	20	20	10	10	10	10	5	5			
11	15						40	40	40	40	40	20	20	20	20	10	10					
15	20							40	40	40	40	40	20	20	20	20	10					
19	25								40	40	40	40	40	20	20							
22	30									40	40	40	40	40	20							
30	40										40	40	40									
37	50											40										

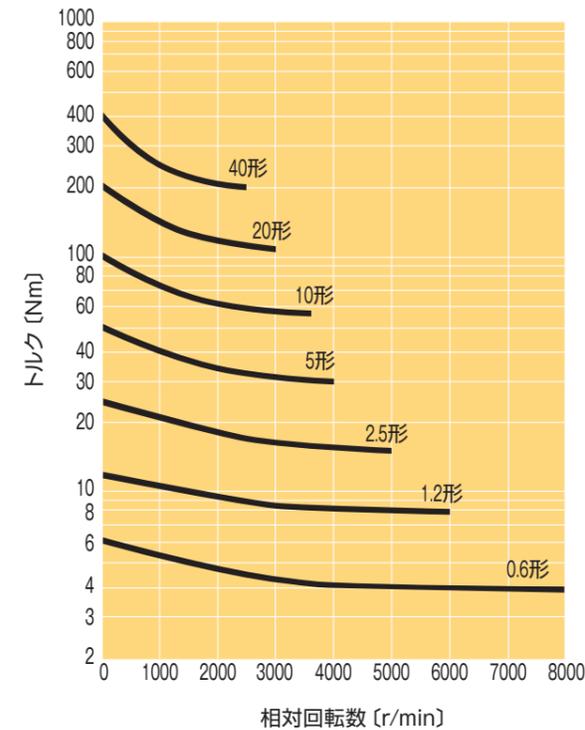
●選定表II 起動時に最大トルクがかかる場合

モータ容量 (kW) (HP)	r/min																					
	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1500	1800	2000	2400	3000	3600	4000	4600	5000	
0.015	1/50	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.035	1/20	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.065	1/12	2.5	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.1	1/8	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.125	1/5	5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.2	1/4	5	5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.25	1/3	10	5	5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.4	1/2	10	10	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.55	3/4	20	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	0.6	0.6	0.6	0.6	0.6
0.75	1	20	20	10	10	10	5	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2
1.1	1 1/2	40	20	20	10	10	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2	1.2
1.5	2	40	40	20	20	10	10	10	10	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	1.2	1.2	1.2
2.2	3		40	40	20	20	20	20	10	10	10	10	10	5	5	5	5	2.5	2.5	2.5	2.5	2.5
3.7	5			40	40	40	20	20	20	20	20	10	10	10	10	10	5	5				
5.5	7 1/2					40	40	40	40	40	20	20	20	20	10	10	10					
7.5	10						40	40	40	40	40	40	20	20	20	20	10					
11	15							40	40	40	40	40	40	20								
15	20								40	40												

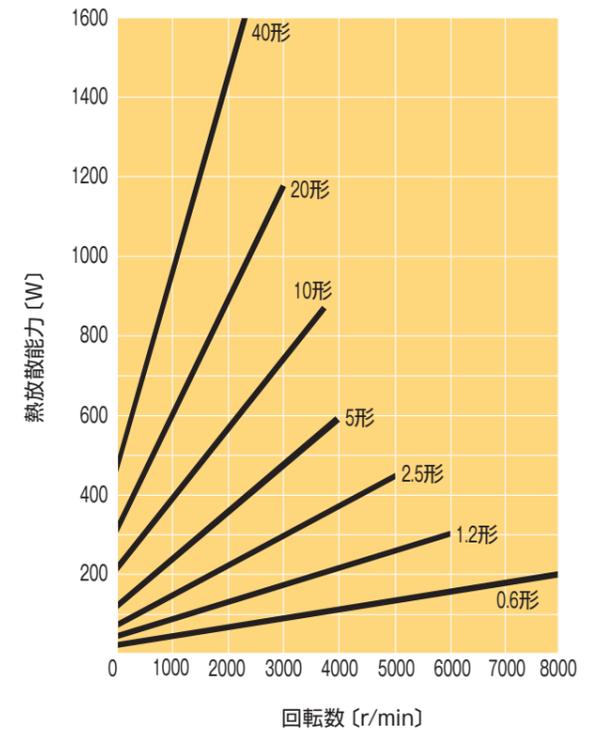
※この選定方法は簡便な選定が目的です。そのため、特に負荷の慣性モーメントJが大きい場合、高頻度または高速回転の場合にはP.281~286に記載されている手順に従ってトルク容量のほか熱放散能力、動作時間などの検討が必要です。各機種の特長値はP.46~47をご参照ください。

特性

1 相対回転数—トルク特性



2 熱放散能力



(注) この熱放散能力は単体製品のものを示します。ユニット製品の場合は、このグラフの60%を目安としてください。

3 動作特性

項目	呼び番号	0.6	1.2	2.5	5	10	20	40
	制御方式							
アーマチュア吸引時間 ta (ms)	定格励磁	25	35	45	65	90	110	130
	2倍励磁	10	15	20	30	40	50	70
	4倍励磁	8	8	10	15	20	25	35
トルク立上り時間 tp (ms)	定格励磁	50	70	90	130	160	200	250
	2倍励磁	25	35	50	70	90	120	160
	4倍励磁	15	20	25	35	45	60	80
トルク消滅時間 td (ms)	定格励磁							
	2倍励磁	20	30	35	45	80	110	140
	4倍励磁							

(注) 1. 連結時間、制動時間を算出する時の目安としてください。
2. トルク立上り時間はアーマチュア吸引時間を含んでいます。

使用上の注意

4 総仕事／最高回転数／慣性モーメントJ

●通し軸形クラッチ JC形

型 式	総仕事 (J)	最高回転数 (r/min)		J (kgm ²)	
		空転時	連結時	アーマチュア	ロータ
JC-0.6	1.3×10 ⁸	9500	8000	1.10×10 ⁻⁴	1.03×10 ⁻⁴
JC-1.2	2.3×10 ⁸	7500	6000	3.13×10 ⁻⁴	3.03×10 ⁻⁴
JC-2.5	4.5×10 ⁸	6000	5000	9.38×10 ⁻⁴	9.45×10 ⁻⁴
JC-5	8.0×10 ⁸	5000	4000	2.38×10 ⁻³	2.21×10 ⁻³
JC-10	14×10 ⁸	4000	3600	8.50×10 ⁻³	1.23×10 ⁻²
JC-20	30×10 ⁸	3500	3000	2.73×10 ⁻²	2.38×10 ⁻²
JC-40	42×10 ⁸	3000	2500	7.75×10 ⁻²	6.93×10 ⁻²

●突合せ軸形クラッチ JCC形

型 式	総仕事 (J)	最高回転数 (r/min)		J (kgm ²)	
		空転時	連結時	アーマチュア	ロータ
JCC-0.6	1.3×10 ⁸	9500	8000	1.01×10 ⁻⁴	1.03×10 ⁻⁴
JCC-1.2	2.3×10 ⁸	7500	6000	2.90×10 ⁻⁴	3.03×10 ⁻⁴
JCC-2.5	4.5×10 ⁸	6000	5000	8.95×10 ⁻⁴	9.45×10 ⁻⁴
JCC-5	8.0×10 ⁸	5000	4000	2.22×10 ⁻³	2.21×10 ⁻³
JCC-10	14×10 ⁸	4000	3600	8.25×10 ⁻³	1.23×10 ⁻²
JCC-20	30×10 ⁸	3500	3000	2.68×10 ⁻²	2.38×10 ⁻²
JCC-40	42×10 ⁸	3000	2500	7.63×10 ⁻²	6.93×10 ⁻²

●ブレーキ JB形

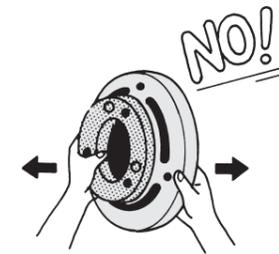
型 式	総仕事 (J)	最高回転数 (r/min)		J (kgm ²)
		空転時	制動時	
JB-0.6	1.3×10 ⁸	9500	8000	1.01×10 ⁻⁴
JB-1.2	2.3×10 ⁸	7500	6000	2.90×10 ⁻⁴
JB-2.5	4.5×10 ⁸	6000	5000	8.95×10 ⁻⁴
JB-5	8.0×10 ⁸	5000	4000	2.22×10 ⁻³
JB-10	14×10 ⁸	4000	3600	8.25×10 ⁻³
JB-20	30×10 ⁸	3500	3000	2.68×10 ⁻²
JB-40	42×10 ⁸	3000	2500	7.63×10 ⁻²

●クラッチ/ブレーキユニット JEP形

型 式	J (kgm ²)	
	入力軸	出力軸
JEP-0.6	1.22×10 ⁻⁴	2.11×10 ⁻⁴
JEP-1.2	3.30×10 ⁻⁴	6.15×10 ⁻⁴
JEP-2.5	1.20×10 ⁻³	1.73×10 ⁻³
JEP-5	2.63×10 ⁻³	4.63×10 ⁻³
JEP-10	1.25×10 ⁻²	1.65×10 ⁻²
JEP-20	2.45×10 ⁻²	5.20×10 ⁻²
JEP-40	7.55×10 ⁻²	15.2×10 ⁻²

■取付前の注意

- クラッチ/ブレーキの摩擦面には、拭きとり不要の防錆剤を塗布しています。摩擦面に油分や異物が付着しないように注意して、そのまま取付けてください。シンナーなどでの拭きとりは不要です。
- アーマチュアは、取付が完了するまでハブより拭き取ったりスライドさせたりしないでください。

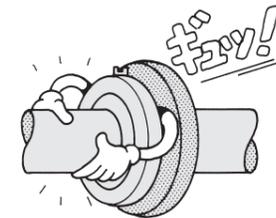


- キー関連寸法はJISB1301 1976 (新JIS)に適合しています。

■取付時の注意

単体の場合

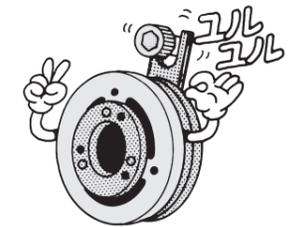
- クラッチ/ブレーキと軸のはめ合いは、JISB0401のH7・h6またはH7・js6とし、かつ軸方向に遊びがないように固定してください。また衝撃荷重を受けるような負荷条件の場合には、軸径公差をk6あるいはm6にしてください。また、取付軸のエンドプレーも極力なくしてください。



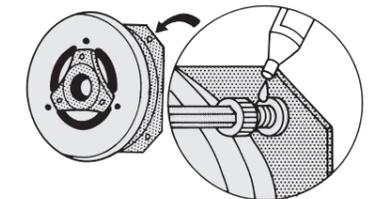
- ロータとアーマチュア間およびマグネットとアーマチュア間の初期設定ギャップは、アーマチュアをハブに最も押し込んだ状態で規定ギャップになるように取付けてください。なお、軸方向に衝撃を与えると規定ギャップが得られないので、ハンマーなどでたたかないでください。



- フィールドのトルクアーム (回り止め) はかたく締付けしないで、回り止め程度としてください。



- 使用のネジにはゆるみ止め接着剤などで、ゆるみ止め処置をしてください。



- 取付精度は表1を参照してください。
- JC形クラッチの場合には、アーマチュア側 (プリー側) のボールベアリングは2個使用してください。また、プリー、スプロケットなどの取付ボルトは、六角穴付ボルトJISB1176 1974を使用し、締付トルクおよびハブ側に挿入するボルトの長さはP.50の表4を参照してください。

表1. 取付精度

呼び番号	クラッチ				ブレーキ	
	JC形 (通し軸形)		JCC形 (突合せ軸形)		JB形	
	摩擦面GAPの振れ (T.I.R)	同芯度 (T.I.R) (ハブ取付インローと軸)	摩擦面GAPの振れ (T.I.R)	同芯度 (T.I.R) (軸と軸)	摩擦面GAPの振れ (T.I.R)	同芯度 (T.I.R) (マグネット取付インローと軸)
0.6~5	0.1	0.15	0.1	0.1	0.1	0.15
10~40	0.15	0.2	0.15	0.15	0.15	0.2

(注) 1. T.I.Rはダイヤルインジケータの全読みを表わします。従って同芯度の芯狂い量は、上表の値の1/2以下としてください。
2. 摩擦面GAPの振れは、JC形はアーマチュア回転中心と軸との角度誤差を、JCC形は軸と軸との角度誤差を、JB形はマグネット取付面と軸との直角度を示します。

ユニットの場合

セルキャブユニットは前ページの注意事項のほか、下記の事項にもご注意ください。

●JEPの場合

① JEP形の入・出力軸は、それぞれ“INPUT”“OUTPUT”銘板で表示されています。モータは必ず入力軸と連結してください。なお、入・出力軸の寸法は外形図を参照してください。

② ユニットを取付ける取付面は、剛性のあるものとし平面度を0.6～5形は0.2mm以内、10形以上は0.25mm以内としてください。

③ 入・出力軸にプーリ、スプロケットなどを取付ける際、軸を無理にたたいたり、打ち込んだりしないでください。

④ ユニットは、すべての動力伝達機構（Vベルトとプーリ、チェーンとスプロケット、カップリングによる直結など）に使用できるように設計されています。

⑤ 直結使用の場合は、芯合せに十分ご注意ください。なお、このような場合は、フレキシブルカップリングのご使用をお勧めします。

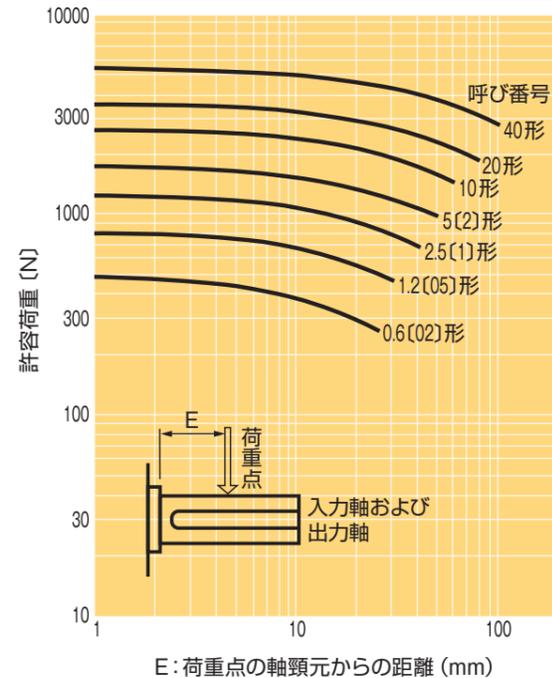
⑥ JEP形をプーリやスプロケット駆動などで用いる場合の、入・出力軸の許容オーバーハング荷重は図1、表2、表3によってください。

実際に作用するオーバーハング荷重は次式によって求められます。

$$F = \frac{2Tf}{D}$$

ただし F：荷重(N)、
T：伝達トルク(Nm)、
D：プーリ、スプロケットなどのピッチ円径(m)、
f：荷重係数(ベルトの場合2～4、スプロケットの場合1.2～1.5)

図1. 許容オーバーハング荷重



(注) 1. このグラフは1800r/min、軸受寿命6000Hrを基準としたものです。
2. 回転数および用途によりP.49～50の表2、3の係数をかけてください。ただし、強度上より速度係数×用途係数の値が2.5を超えないようにしてください。
3. このグラフはスラスト荷重のない場合です。

表2. 速度係数表

回転数 (r/min)	速度係数	回転数 (r/min)	速度係数
50	3.34	1000	1.21
100	2.65	1200	1.15
200	2.09	1400	1.08
400	1.67	1600	1.04
600	1.46	1800	1.00
800	1.32	2000	0.97

表3. 用途係数

用途	用途例	用途係数
常時回転の必要のない器具装置	ドア開閉装置など	3.00
短時間又は間欠時に使用される機械で万一事故により停止しても重大な影響のないもの	一般工場巻揚装置、一般手動機械など	1.50
連続的に使用されないが運転時に確実性の必要な機械	コンベヤ装置、一般荷役クレーン、エレベータなど	1.22
1日8時間運転されるが、常時フルには運転されない機械	工場電動機、一般歯車装置など	1.00
1日8時間常時フルに運転される機械	常時運転のクレーン、送風機など	0.89
1日24時間連続運転をする機械	コンプレッサ、ポンプ、圧延機、ローラコンベヤなど	0.65
1日24時間運転で事故による停止を絶対に許されない機械	製紙機械など	0.51

⑤ 入力ハブ(インナハブ)取付注意事項

プーリ、スプロケットなどの取付ボルトは、六角穴付ボルトJISB1176 1974を使用し、締付トルクおよびハブ側に挿入するボルトの長さは下表4によってください。

表4. ハブ取付ボルトの適正締付トルク

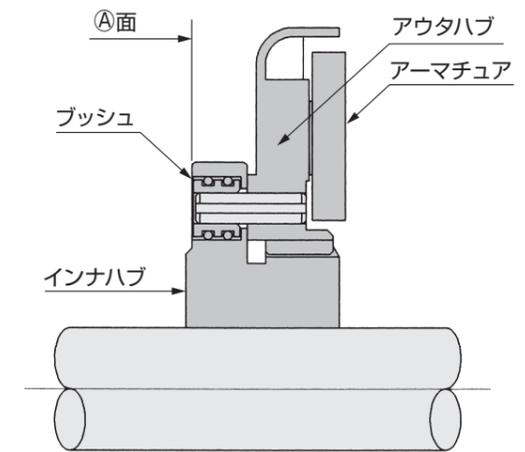
呼び番号	ねじの呼び	適正締付トルク (Nm)	ハブ側挿入ボルト長さ (mm)
0.6	M4	3～3.5	6.5以下
1.2	M5	6～7	7.5 //
2.5	M6	10～12	9 //
5	M8	25～29	10 //
10	M10	50～58	11 //
20	M10	50～58	12 //
40	M12	85～100	14.5 //

■取付後の注意

(JC/JCC/JBに適用)

取付が完了したらクラッチ/ブレーキに通電してください。これによりアーマチュアがロータおよびマグネットの摩擦面に吸着されます。完全に吸着されない場合には、アーマ

チュア側外周部をロータおよびマグネット方向へ木ハンマーまたはドライバの柄の部分などで軽くたたいてください。そのあと通電を断つとアーマチュアは摩擦板から離れ、ギャップは自動的に適正値になります。万一、ギャップが狭く再調整が必要な場合は、アーマチュア側外周部を上記とは逆方向に軽くたたきギャップを広げたあと、規定ギャップ寸法程度のシムを摩擦面間にはさみ、ブッシュ(0.6～5形・3カ所、10～40形・6カ所)をドライバなどで下図に示すインナハブ④面に以内に押し込み、そのあと上記の作業を行ってください。



■結線上の注意

付属の放電素子(バリスタ)は、電源箱 DMP 形を使用する場合には必ず必要です。

なお、制御器EMP形、CSM形、TMP形を使用される場合は、放電素子が内蔵されていますので付属のバリスタは絶対に取付けないでください。

■取付姿勢について

水平取付はもちろん、軸方向の外部振動・衝撃が無ければ、タテ、ナナメなどいずれの方向でも取付姿勢は自由です。ただし水平取付以外の場合には、外部からの軸方向振動値を1.5G程度以下としてください。

それ以上の時には、規定の摩擦面ギャップを維持できないことがありますので、十分ご注意ください。

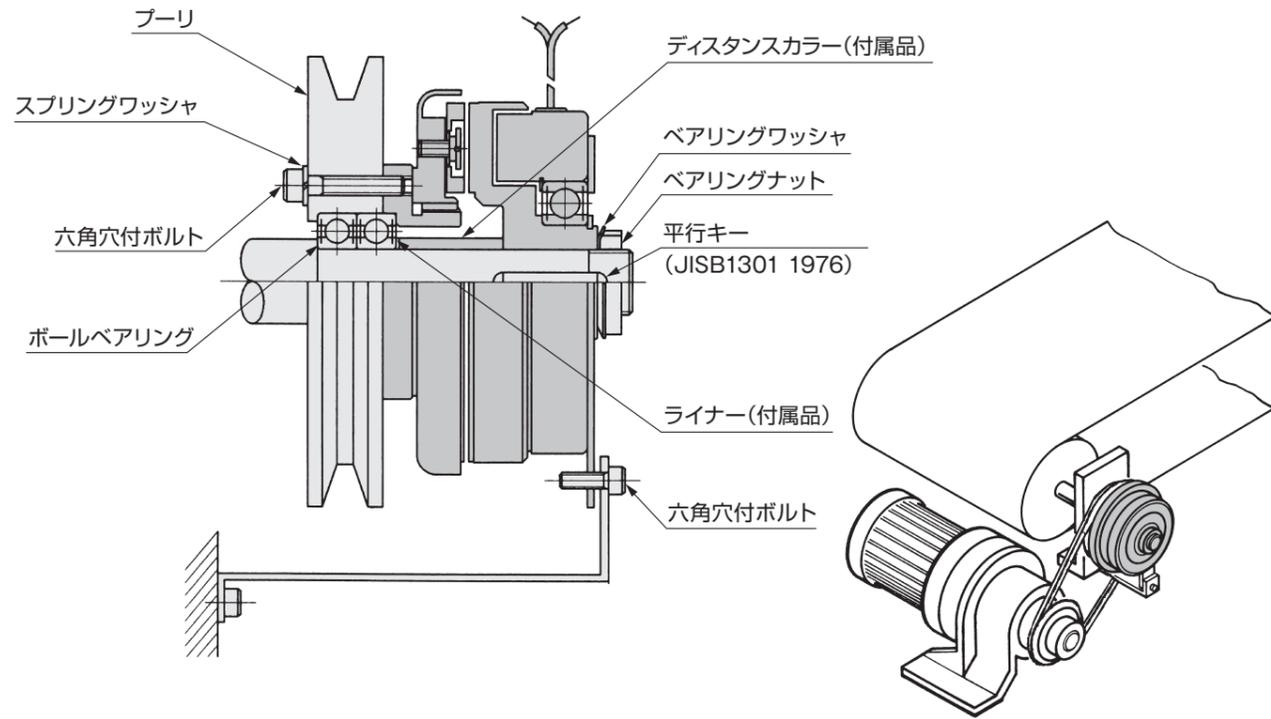
■ならし運転について

本シリーズは初期より定格トルクができるようにしておりますが、初期取付状態において、摩擦面が十分になじんでいないため規定トルク(定格トルクの100%)ができないことがあります。この場合には軽いならし運転を行ってください。

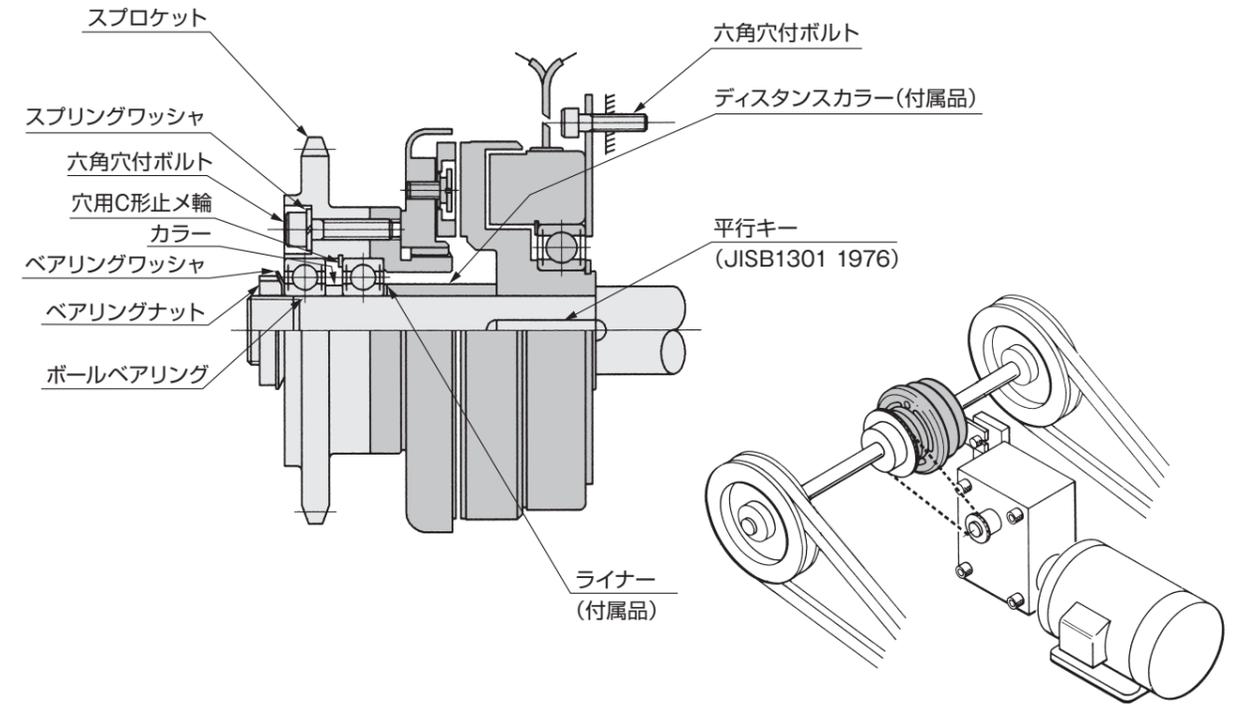
取付例

■単体の場合

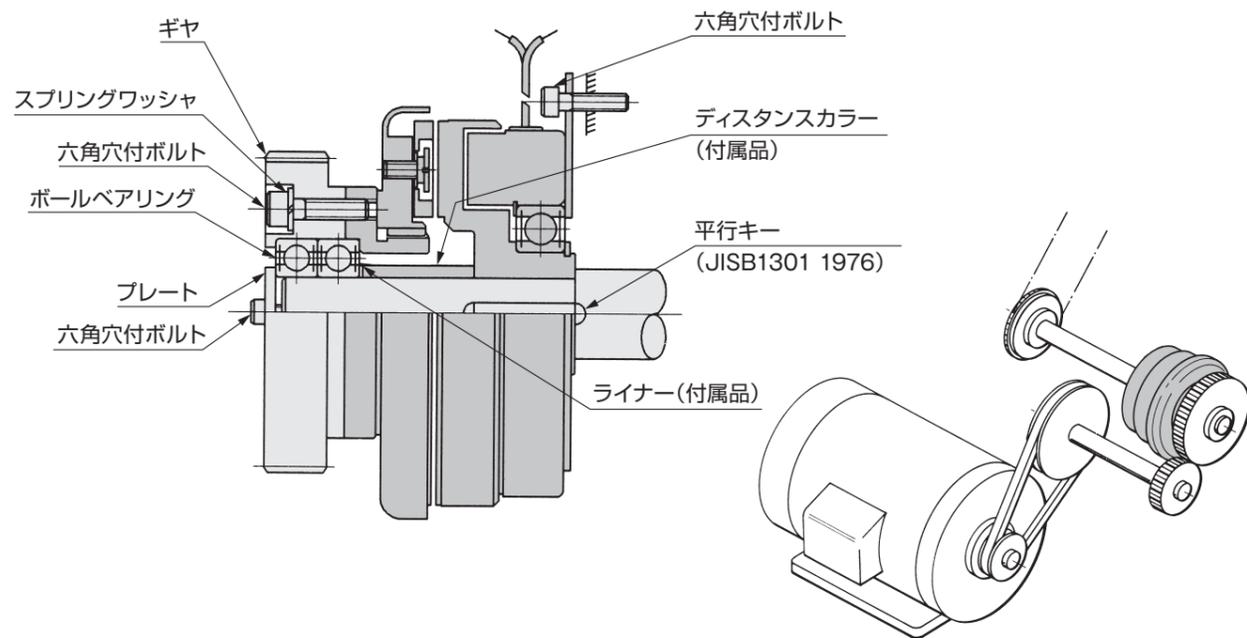
JC (プーリ取付)



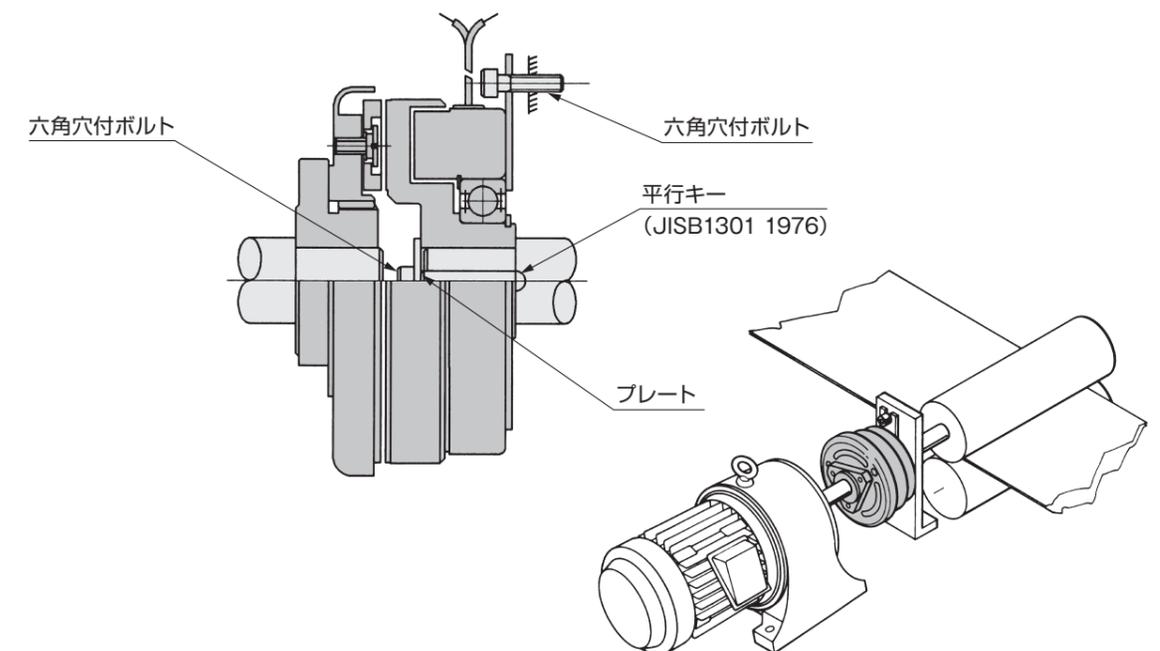
JC (スプロケット取付)



JC (ギヤ取付)



JCC (突合せ軸)

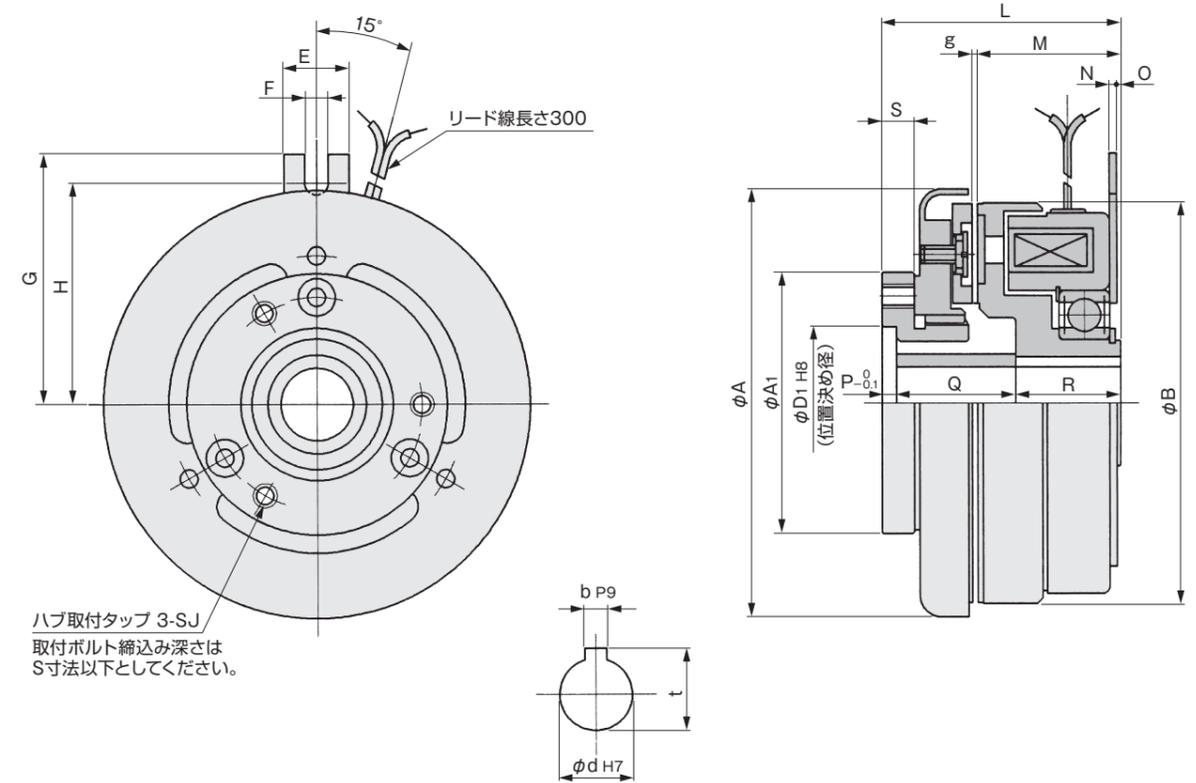
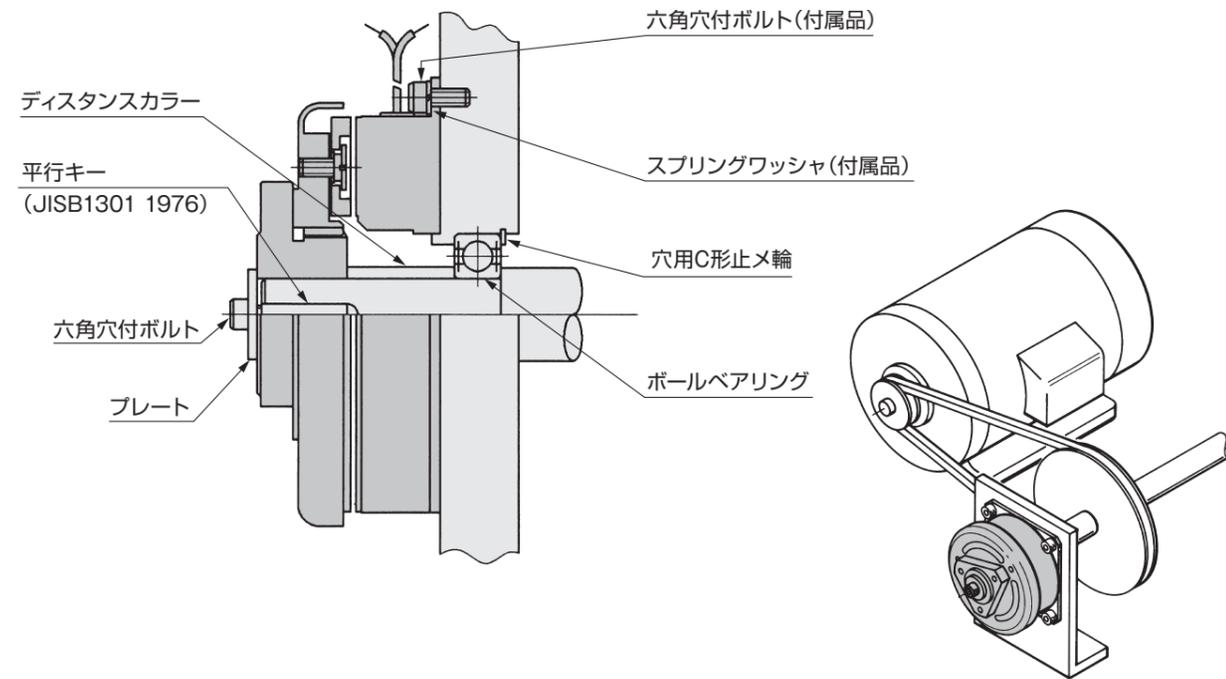


通し軸形クラッチ

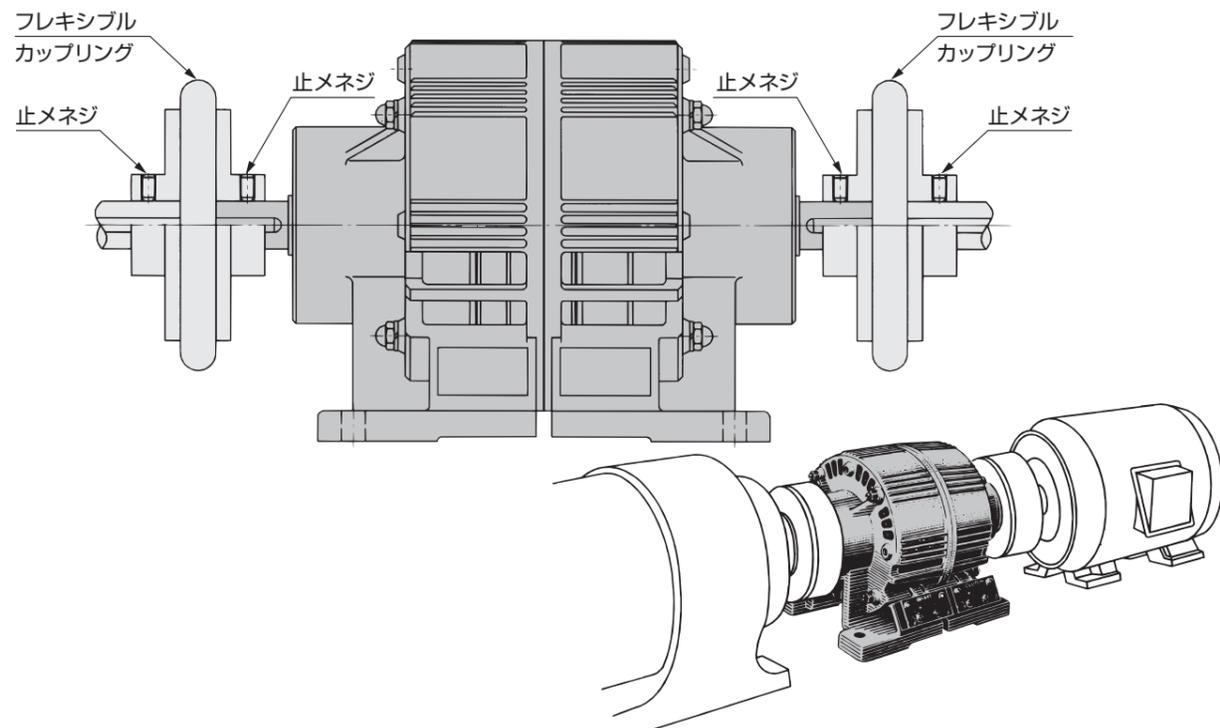
JC-0.6 1.2 2.5 5

型 式	JC-0.6	JC-1.2	JC-2.5	JC-5
静摩擦トルク Nm	6	12	25	50
定格電圧 DC-V	24	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	8	11	16	23
質 量 kg	0.8	1.4	2.6	4.2

JB



JEP



型 式	JC-0.6	JC-1.2	JC-2.5	JC-5
A	76	96	118	145
A ₁	51	58	72	87
B	70.3	90.4	110.5	135.6
D ₁	28	32	42	52
E	14	16	18	20
F	4.5	5.5	6.5	6.5
G	46	57	69	82
H	39.5	50	61	74
L	47	53	66	73
M	29	32	40.5	43.5
N	1.6	1.6	2.0	2.6

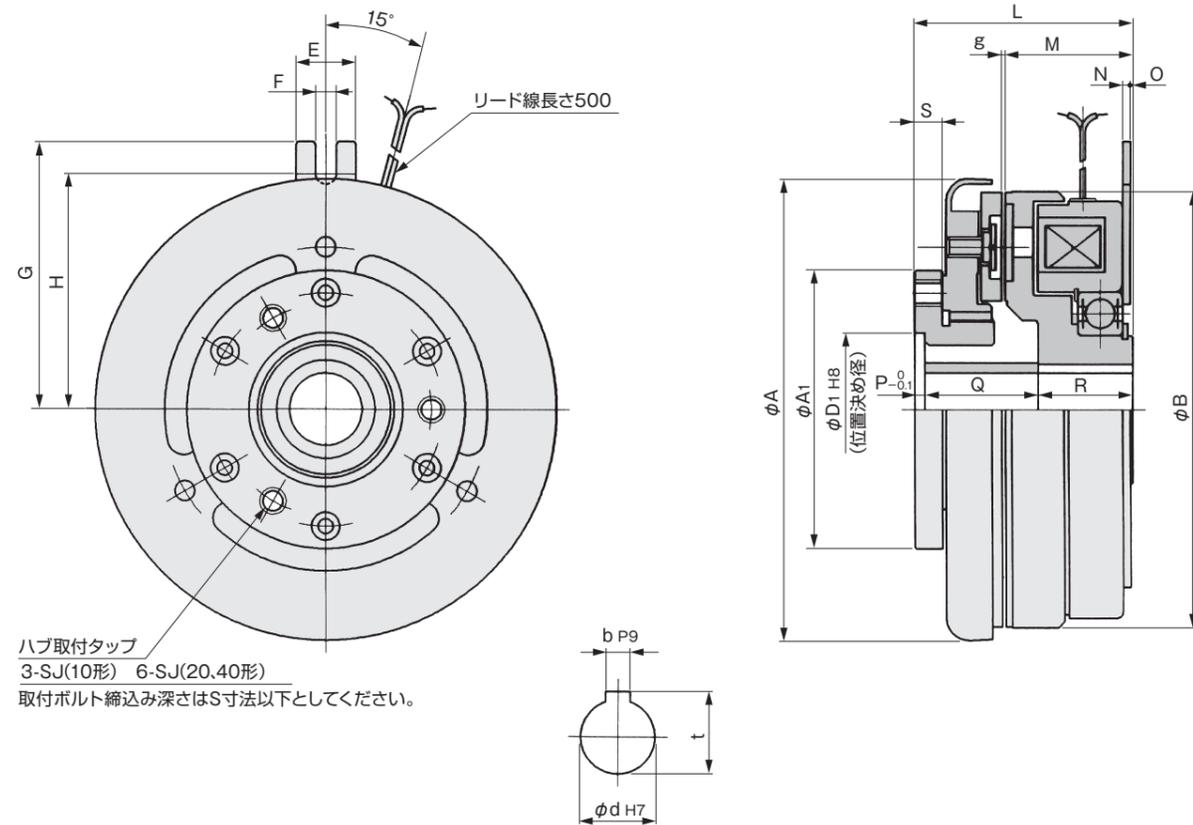
型 式	JC-0.6	JC-1.2	JC-2.5	JC-5	
O	1	1	1	1	
P	3	3	4	4	
Q	23	27	33	37	
R	21	23	29	32	
S	6.5	7.5	9	10	
g	0.4	0.4	0.5	0.5	
取付 SJ	ピッチ円直径	40	48	58	70
	タップ	M4	M5	M6	M8
軸 方 向	d	12	15	20	25
	b	4	5	6	8
	t	13.8 ^{+0.1} ₀	17.3 ^{+0.1} ₀	22.8 ^{+0.1} ₀	28.3 ^{+0.2} ₀

セルキャブシリーズ

通し軸形クラッチ

JC-10 20 40

型 式	JC-10	JC-20	JC-40
静摩擦トルク Nm	100	200	400
定格電圧 DC-V	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	33	40	50
質 量 kg	8.7	17.5	32.5



ハブ取付タップ
3-SJ(10形) 6-SJ(20,40形)
取付ボルト締込み深さはS寸法以下としてください。

単位: mm

型 式	JC-10	JC-20	JC-40
A	186	236	288
A ₁	112	140	168
B	175.7	219	271
D ₁	62	80	90
E	24	26	30
F	8.5	8.5	10.5
G	108	130	160
H	95	118	145
L	87.5	106	127
M	52	60.5	71
N	3.2	3.2	3.2

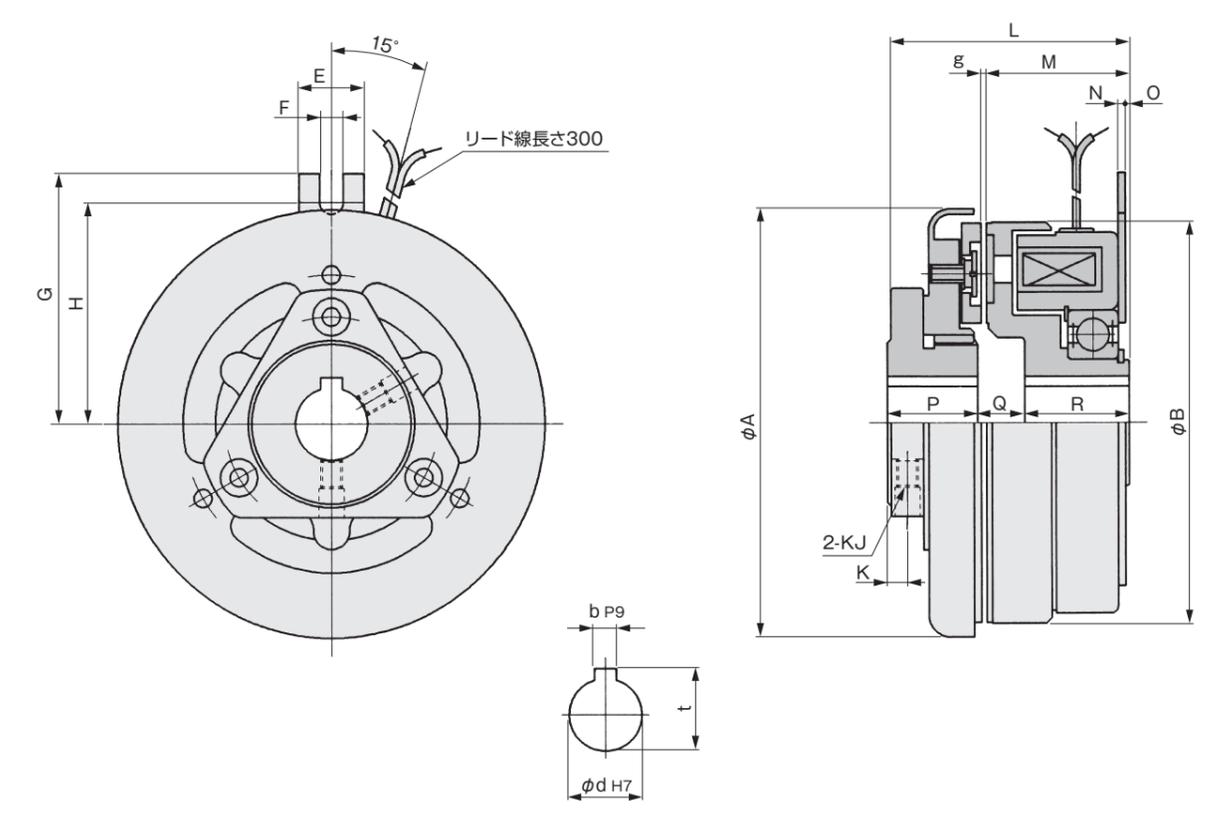
型 式	JC-10	JC-20	JC-40	
O	1	2	2	
P	4	5	5	
Q	45.5	56.5	70	
R	38	44.5	52	
S	11	13	15	
g	0.5	0.6	0.6	
取付 SJ	ピッチ円直径	90	115	135
	タップ	M10	M10	M12
d	30	40	50	
b	10	12	16	
t	33.3 ^{+0.2} ₀	43.3 ^{+0.2} ₀	54.3 ^{+0.2} ₀	

突合せ軸形クラッチ

受注生産品

JCC-0.6 1.2 2.5 5

型 式	JCC-0.6	JCC-1.2	JCC-2.5	JCC-5
静摩擦トルク Nm	6	12	25	50
定格電圧 DC-V	24	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	8	11	16	23
質 量 kg	0.85	1.5	2.7	4.3



単位: mm

型 式	JCC-0.6	JCC-1.2	JCC-2.5	JCC-5
A	76	96	118	145
B	70.3	90.4	110.5	135.6
E	14	16	18	20
F	4.5	5.5	6.5	6.5
G	46	57	69	82
H	39.5	50	61	74
L	48	54	67	74
M	29	32	40.5	43.5
N	1.6	1.6	2.0	2.6
O	1	1	1	1

型 式	JCC-0.6	JCC-1.2	JCC-2.5	JCC-5
P	18	21	25	28
Q	9	10	13	14
R	21	23	29	32
g	0.4	0.4	0.5	0.5
K	4.2	4.7	5.5	6
KJ	M4	M5	M6	M8
d	12	15	20	25
b	4	5	6	8
t	13.8 ^{+0.1} ₀	17.3 ^{+0.1} ₀	22.8 ^{+0.1} ₀	28.3 ^{+0.2} ₀

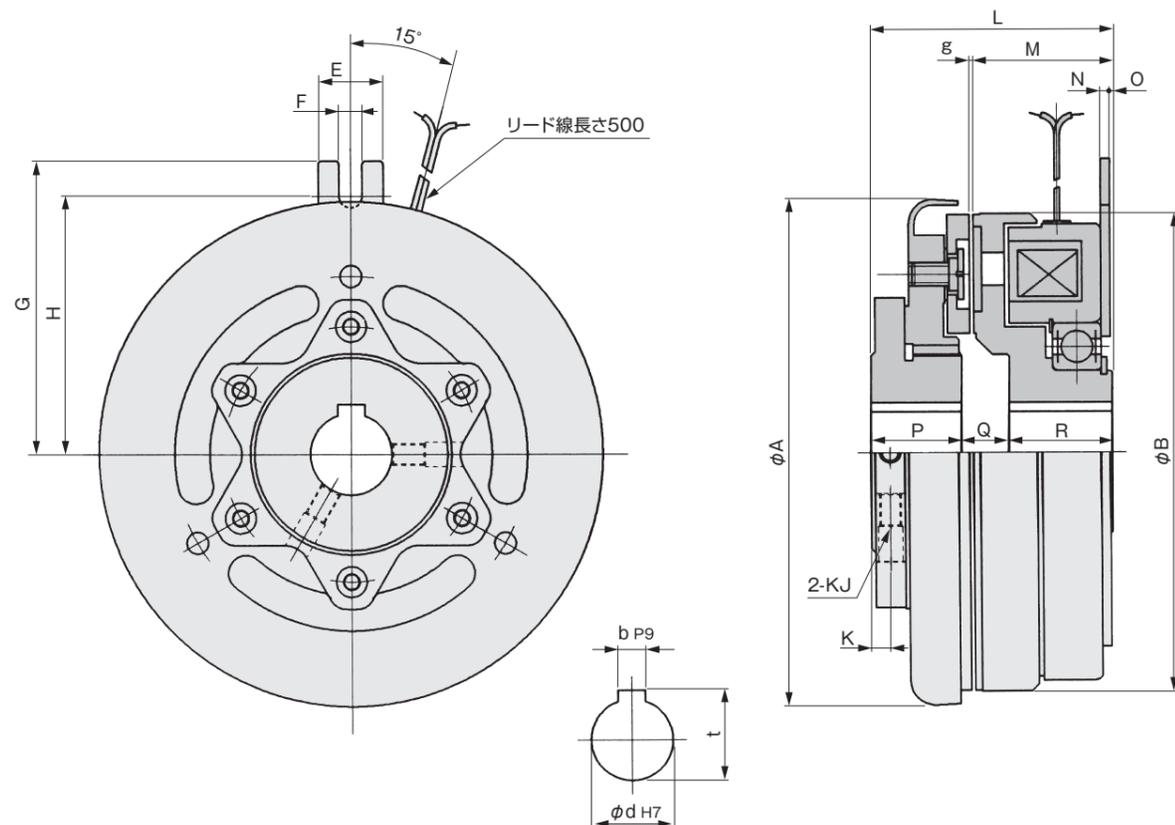
セルキャブシリーズ

突合せ軸形クラッチ

受注生産品

JCC-10 20 40

型 式	JCC-10	JCC-20	JCC-40
静摩擦トルク Nm	100	200	400
定格電圧 DC-V	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	33	40	50
質 量 kg	8.7	17.5	32.5



型 式	JCC-10	JCC-20	JCC-40
A	186	236	288
B	175.7	219	271
E	24	26	30
F	8.5	8.5	10.5
G	108	130	160
H	95	118	145
L	89	108	129
M	52	60.5	71
N	3.2	3.2	3.2
O	1	2	2

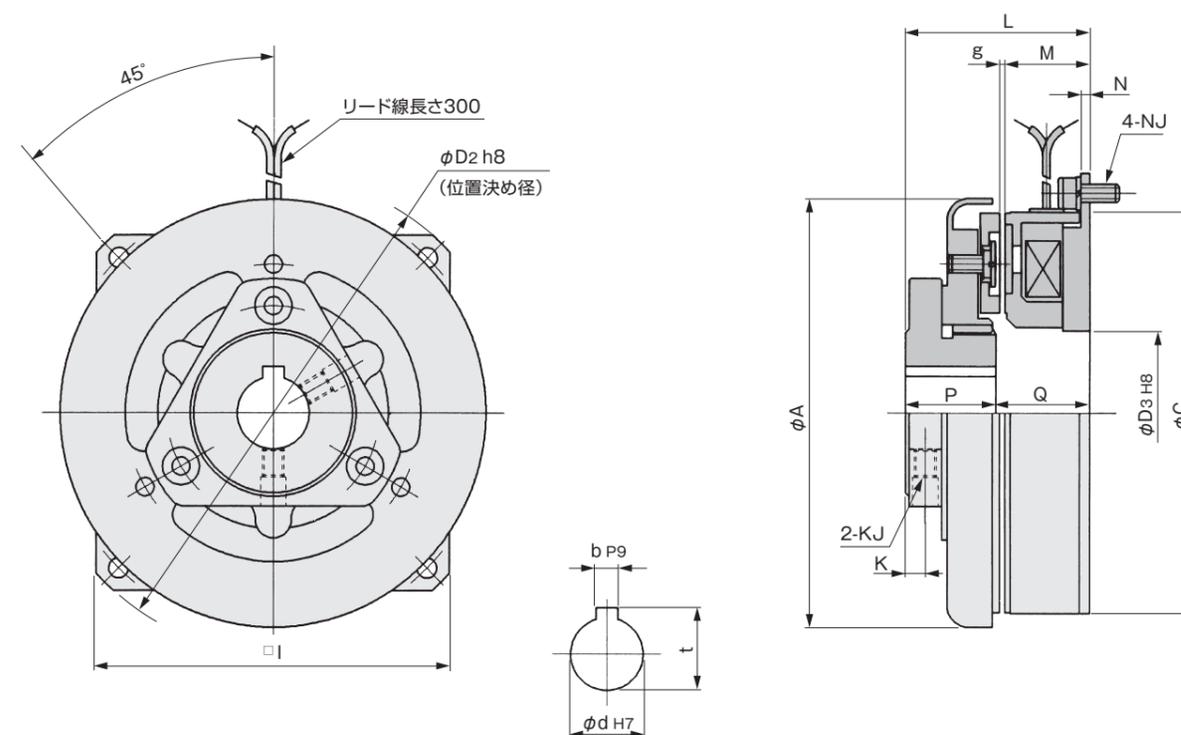
単位: mm

型 式	JCC-10	JCC-20	JCC-40
P	33.5	41.5	51.5
Q	17.5	22	25.5
R	38	44.5	52
g	0.5	0.6	0.6
K	7	8.5	9.5
KJ	M8	M8	M10
d	30	40	50
b	10	12	16
t	33.3 ^{+0.2} ₀	43.3 ^{+0.2} ₀	54.3 ^{+0.2} ₀

ブレーキ

JB-0.6 1.2 2.5 5

型 式	JB-0.6	JB-1.2	JB-2.5	JB-5
静摩擦トルク Nm	6	12	25	50
定格電圧 DC-V	24	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	8	11	14	20
質 量 kg	0.65	1.1	1.8	3.1



型 式	JB-0.6	JB-1.2	JB-2.5	JB-5
A	76	96	118	145
C	70.3	90.4	110.5	135.6
D ₂	88	108	132	163
D ₃	25	33	45	54
I	70	90.5	110.5	136
L	40	43	51	57
M	21	21	24.5	26.5
N	2	2	2.5	3

単位: mm

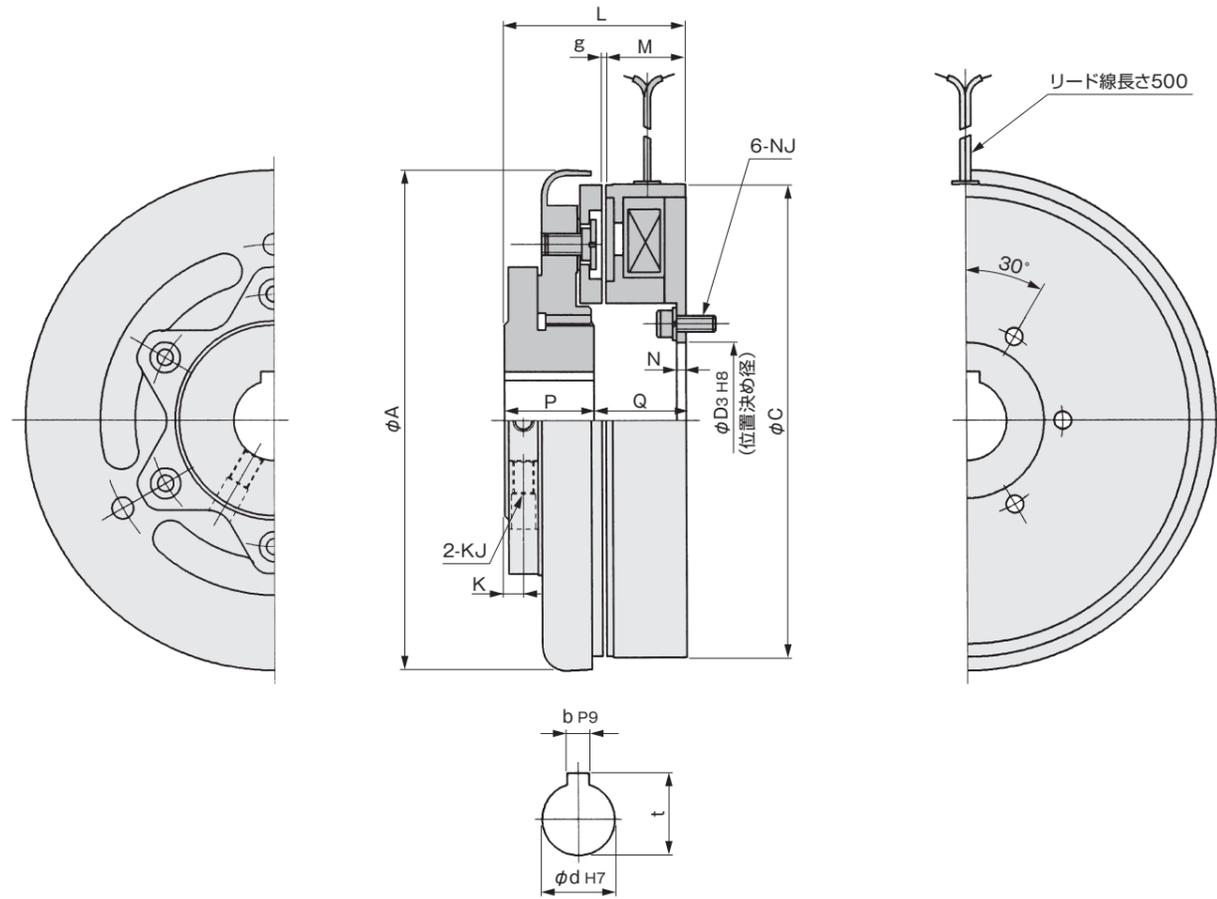
型 式	JB-0.6	JB-1.2	JB-2.5	JB-5
P	18	21	25	28
Q	22	22	26	29
g	0.4	0.4	0.5	0.5
K	4.2	4.7	5.5	6
KJ	M4	M5	M6	M6
NJ	ピッチ円直径	79	99	121
	ボルト	M4×10	M4×10	M5×12
d	12	15	20	25
b	4	5	6	8
t	13.8 ^{+0.1} ₀	17.3 ^{+0.1} ₀	22.8 ^{+0.1} ₀	28.3 ^{+0.2} ₀

セルキャブシリーズ

ブレーキ

JB-10 20 40

型 式	JB-10	JB-20	JB-40
静摩擦トルク Nm	100	200	400
定格電圧 DC-V	24	24	24
消費電力 W(at75°C)	31	40	46
質 量 kg	5.7	11.5	21.5



単位:mm					
型 式	JB-10	JB-20	JB-40		
径方向	A	186	236	288	
	C	175.7	219	271	
	D ₃	58	72	90	
	L	68	82	98	
軸方向	M	31	34.5	40	
	N	3.5	5	6	
	P	33.5	41.5	51.5	
	Q	34.5	40.5	46.5	
	g	0.5	0.6	0.6	

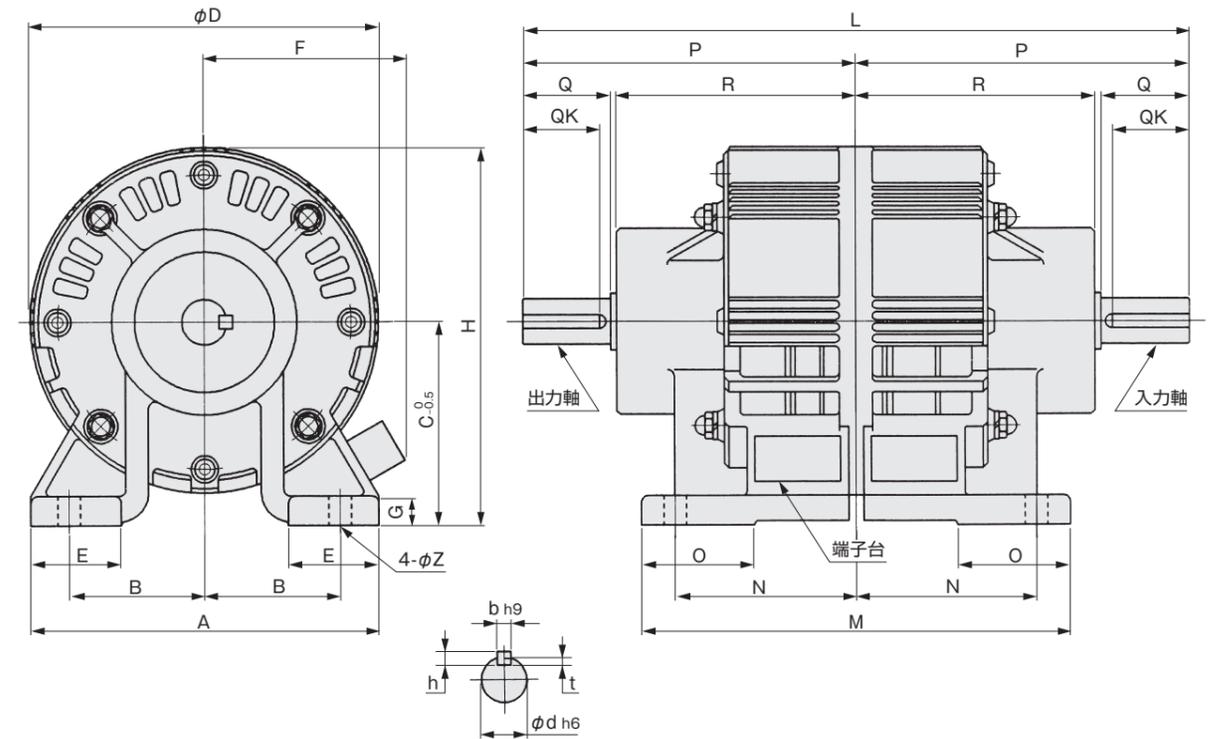
単位:mm					
型 式	JB-10	JB-20	JB-40		
取付	K	7	8.5	9.5	
	KJ	M8	M8	M10	
NJ	ピッチ円直径	72	90	112	
	ボルト	M6×16	M8×20	M10×25	
軸穴	d	30	40	50	
	b	10	12	16	
	t	33.3 ^{+0.2} ₀	43.3 ^{+0.2} ₀	54.3 ^{+0.2} ₀	

クラッチ/ブレーキユニット

JEP-0.6 1.2 2.5 5

型 式	JEP-0.6		JEP-1.2		JEP-2.5		JEP-5	
	クラッチ	ブレーキ	クラッチ	ブレーキ	クラッチ	ブレーキ	クラッチ	ブレーキ
静摩擦トルク Nm	6		12		25		50	
定格電圧 DC-V	24		24		24		24	
消費電力 W(at75°C)	8	8	11	11	16	14	23	20
質 量 kg	2.6		4.5		8.4		14	

(注) 内蔵クラッチ/ブレーキはJEP専用仕様となっています。



単位:mm							
型 式	JEP-0.6	JEP-1.2	JEP-2.5	JEP-5			
径方向	A	105	128	154	188		
	B	40	45	60	75		
	C	63	71	90	100		
	D	105	128	154	188		
	E	30	35	40	50		
	F	69	79	89	106		
	G	9	11	13	15		
	H	115.5	135	167	194		
軸方向	L	198	236	295	360		
	M	130	150	190	220		
	N	55	65	80	90		
	軸方向	O	30	40	50	60	
		P	99	118	147.5	180	
		R	72.5	86.5	106	128	
		Z	7	7	10	12	
	軸端	Q	25	30	40	50	
QK		18	25	34	38		
d		12	15	20	25		
b		4	5	6	8		
軸端	h	4	5	6	7		
	t	2.5	3	3.5	4		

セルキャブシリーズ

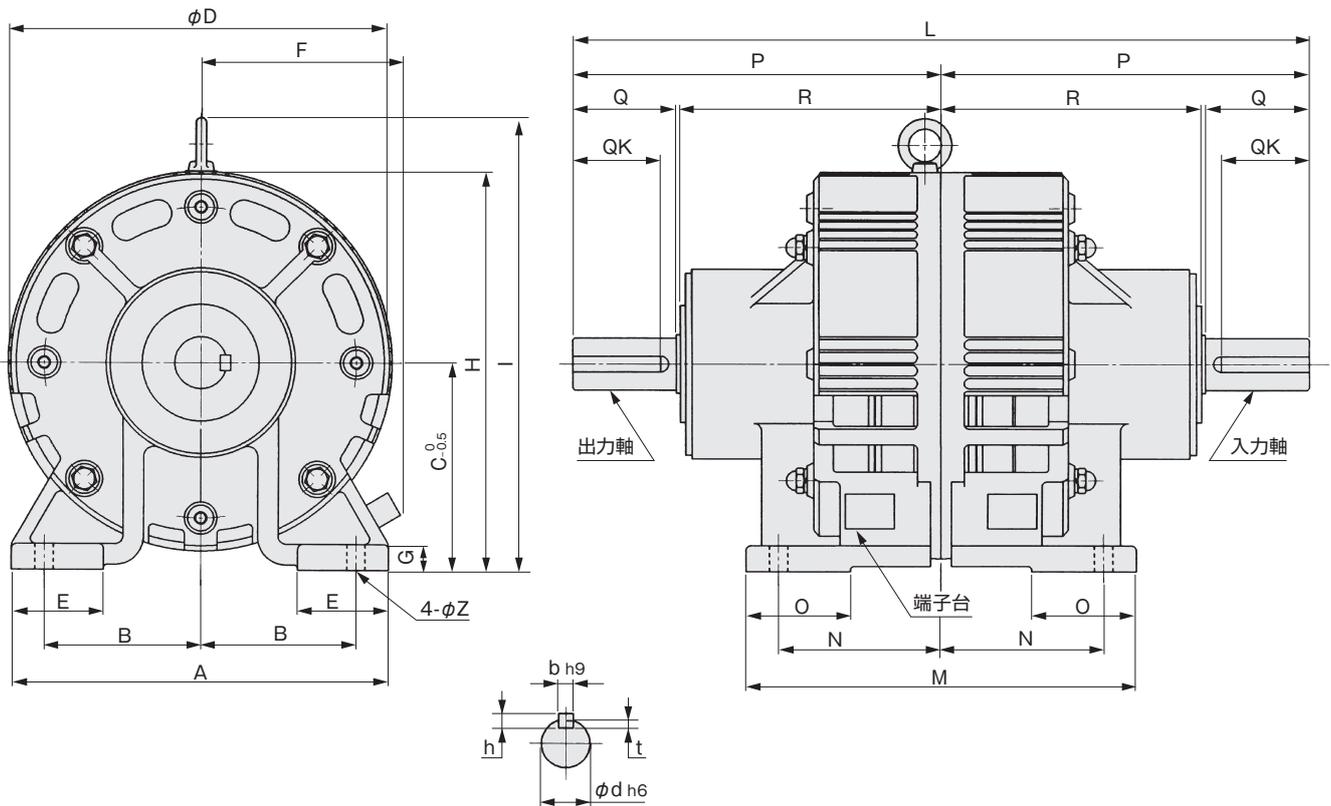
クラッチ／ブレーキユニット

一部受注生産品

JEP-10 20 40

型 式	JEP-10		JEP-20		JEP-40	
	クラッチ	ブレーキ	クラッチ	ブレーキ	クラッチ	ブレーキ
静摩擦トルク Nm	100		200		400	
定格電圧 DC-V	24		24		24	
消費電力 W(at75°C)	33	31	40	40	50	46
質 量 kg	29		60		100	

(注) 1. 内蔵クラッチ／ブレーキはJEP専用仕様となっています。
2. JEP-40形は受注生産品です。



単位: mm

型 式	JEP-10	JEP-20	JEP-40	
径方向	A	234	290	340
	B	95	120	140
	C	120	160	180
	D	234	300	354
	E	60	70	80
	F	127	155	177
	G	20	20	24
	H	237	310	357
	I	—	352	408
軸方向	L	430	566	680
	M	260	300	360
	N	110	125	150

型 式	JEP-10	JEP-20	JEP-40	
軸方向	O	70	80	90
	P	215	283	340
	R	152.5	200	237
	Z	14	14	18
	Q	60	80	100
軸端	QK	46	68	84
	d	30	40	50
	b	10	12	16
	h	8	8	10
	t	5	5	6

励磁作動形クラッチ／ブレーキ