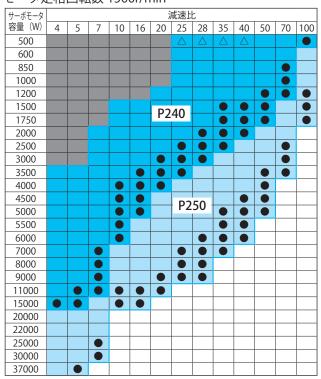
選定表1(モータ定格回転数別枠番組合せ表)

モータ定格回転数 1000r/min

T-タE格凹転数 1000I/IIIII													
サーボモータ	減速比												
容量(W)	4	5	7	10	16	20	25	28	35	40	50	70	100
500													
600													
850													
1000						בם	40						
1200						PZ	40						
1500													
1750													
2000													
2500											•		
3000							ח						
3500							P2	50					
4000													
4500							•						
5000							•						
5500						•	•						
6000													
7000						•							
8000													
9000													
11000													
15000													
20000													
22000													
25000													
30000													
37000													

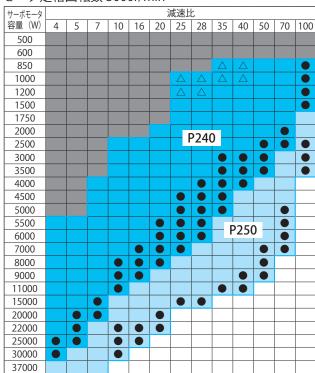
モータ定格回転数 1500r/min



モータ定格回転数 2000r/min

サーボモータ	減速比												
容量 (W)	4	5	7	10	16	20	25	28	35	40	50	70	100
500										Δ	Δ	Δ	\triangle
600													
850													
1000													
1200													
1500													
1750													
2000					פם	40							
2500					ΓZ	40							
3000													
3500													
4000													
4500													
5000													
5500							_ (250	_				
6000							ı	23(
7000													
8000													
9000													
11000													
15000													
20000													
22000													
25000													
30000													
37000													

モータ定格回転数 3000r/min



- 注) 1. サーボモータメーカ別の枠番組合せは、選定表 2 (D7 ~ D14 頁) をご参照ください。
 - 2. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (D16~D19頁) をご参照ください。
 - 3. 各回転数における許容連続運転時間、許容% ED は、選定表 3 (D16、D17 頁) をご参照ください。
 - 4. ●の組合せは、選定表 3 (D17 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。
 - 5. △の組合せは、D6 頁の無負荷ランニングトルクをご確認のうえ選定ください。選定上問題となる場合は、IB シリーズ P1 タイプをご検討ください。

選定表 1(モータ定格回転数別枠番組合せ表)

無負荷ランニングトルク (N・m)

枠番		減速比													
什份	4	5	7	10	16	20	25	28	35	40	50	70	100		
P240	6.2	5.4	4.8	4.3	3.3	2.9	2.5	2.5	2.2	2.1	1.9	1.7	1.5		
P250	11.0	9.7	8.4	7.5	5.8	5.0	4.4	4.2	3.7	3.6	3.2	2.7	2.4		

注) 1. 減速機を無負荷の状態で回転させるために必要な入力側でのトルク値です。

^{2.} 周囲温度20℃で連続運転後、減速機内部の温度が安定した状態での代表的な値です。減速機が十分に温まっていない時は、この表の値より大きくなります。