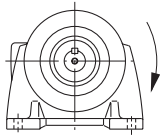
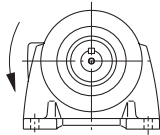


低速軸回転方向

1. ギヤモータの場合

E29～E47 頁の通りの結線を行うと、モータ軸は反負荷側から見て右回転となります。この時の低速軸回転方向は下図の矢印の方向となります。

表 E4

枠番	5067、506H、5077、5087、5097、5107、5117、5127、5097DR、5107DR、5117DR、5127DR、5127DS	507R、508R、509R、510R、5097DA、5107DA、5127DA
低速軸回転方向 (負荷側より見て)		

- ・三相標準モータを逆回転させる場合は結線のRとTを入れ替えてください。
- ・90W単相モータを逆回転させる場合はSWを切り替えてください。
- ・0.1～0.4kW単相モータを逆回転させる場合はモータ停止後結線のZ₁とZ₂を入れ替えてください。

2. レデュース (両軸形) の場合

表 E5

枠番	5067、506H、5077、5087、5097、5107、5117、5127、5097DR、5107DR、5117DR、5127DR、5127DS	507R、508R、509R、510R、5097DA、5107DA、5127DA
低速軸回転方向	高速軸回転方向に対して 逆回転	高速軸回転方向に対して 同回転

実減速比

基本的には形式に記載の減速比 (公称減速比) = 実減速比となっていますが、枠番によって考慮する事項が異なりますので、表 E6 をご参照ください。

表 E6

枠番	5067 5107	506H 5107DA	5077 5117	5087 5127	5097 5127DA	5097DA
実減速比	全て整数値となっており、形式に記載の減速比 (公称減速比) が実減速比となっています。					
枠番	507R 5117DR	508R 5127DR	509R 5127DS	5097DR	510R	5107DR
実減速比	減速部にはトラクションドライブを使用しており、実減速比は運転負荷状況で若干変化します。 ・実減速比 = 公称減速比 × (0.997～1.003)					