

本 社 東京都品川区北品川5丁目9番11号（住友重機械ビル）
パワートランスミッション・コントロール(PTC)事業部

お客様相談センター ☎0120-03-8399
ホームページ <http://www.shi.co.jp/ptc/>
技術情報・カタログ請求

営 業 所

北海道 札幌市東区北47条東16丁目1番38号 〒007-0847
(住友重機械精機販売株) TEL.(011)781-9802 FAX.(011)781-9807
東 北 仙台市青葉区一番町3丁目3番16号 (オー・エックス芭蕉の辻ビル) 〒980-0811
(住友重機械精機販売株) TEL.(022)264-1242 FAX.(022)224-7651
埼 玉 埼玉県戸田市美女木5丁目9番13号 〒335-0031
TEL.(048)422-1900 FAX.(048)422-1902
東 京 東京都品川区北品川5丁目9番11号 (住友重機械ビル) 〒141-8686
TEL.(03)5488-8370 FAX.(03)5488-8355
千 葉 千葉県稲毛区長沼原町731-1 〒263-0001
(住友重機械精機販売株) TEL.(043)420-1697 FAX.(043)420-1564
横 浜 横浜市西区みなとみらい2丁目3番5号 (クイーンズタワーC棟) 〒220-6208
TEL.(045)682-4554 FAX.(045)682-4555
静 岡 静岡市駿河区中田2丁目1番6号 (村上石田街道ビル) 〒422-8041
(住友重機械精機販売株) TEL.(054)654-3123 FAX.(054)654-3124
名古屋 愛知県大府市朝日町6丁目1番地 〒474-8501
TEL.(0562)48-5833 FAX.(0562)48-5875
大 阪 大阪市中央区北浜4丁目7番28号 (住友ビル2号館) 〒541-0041
TEL.(06)6223-7117 FAX.(06)6223-7145
金 沢 金沢市尾山町3番25号 (アパ金沢ビル) 〒920-0918
TEL.(076)261-3551 FAX.(076)261-3561
神 戸 神戸市中央区中町通2丁目3番2号 〒650-0027
TEL.(078)361-1661 FAX.(078)361-1615
岡 山 岡山県倉敷市栗坂854-10 〒701-0113
(住友重機械精機販売株) TEL.(086)463-5678 FAX.(086)464-5608
広 島 広島市中区橋本町10番10号 (広島インテスビル) 〒730-0015
TEL.(082)223-5541 FAX.(082)227-5771
九 州 福岡市博多区中洲5丁目6番20号 (福岡明治生命館) 〒810-0801
TEL.(092)283-1672 FAX.(092)283-1677
四 国 愛媛県新居浜市新田町3丁目4番23号 (SESビル) 〒792-0003
TEL.(0897)35-2078 FAX.(0897)34-1303
海 外 東京都品川区北品川5丁目9番11号 (住友重機械ビル) 〒141-8686
TEL.(03)5488-8363 FAX.(03)5488-8355

名古屋工場 愛知県大府市朝日町6丁目1番地 〒474-8501
TEL.(0562)48-5243 FAX.(0562)48-2161

修理・メンテナンスのお問合せ先
品質保証部 サービスグループ

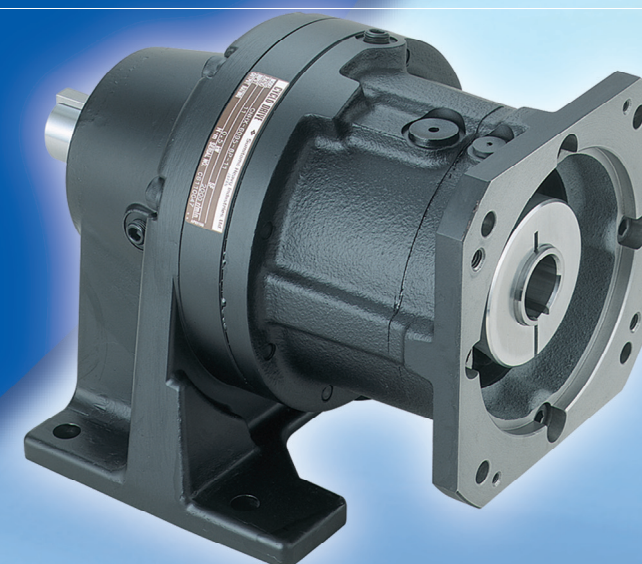
愛知県大府市朝日町6丁目1番地 〒474-8501
TEL.(0562)48-5323 FAX.(0562)48-5193

Sumitomo Drive Technologies
Always on the Move

CYCLO[®] 6000 Series

サーボモータ用 サイクロ[®]減速機

低バックラッシLBシリーズ (6min仕様)
標準バックラッシSTDシリーズ



・最新のサーボモータに対応
・7.0kWまで枠番拡大

2007.2

CJ14N

Table of Contents

特長	2
構造・機種一覧	8
形式記号	9
選定表 1	
（サーボモータメーカー別標準組合せ）	10
スタンダードシリーズ	
1-1 三菱電機殿	11
1-2 三菱電機殿	12
1-3 安川電機殿	14
1-4 安川電機殿	15
1-5 松下電器産業殿	16
1-6 山洋電気殿	17
1-7 神鋼電機殿	17
LB（ローバックラッシ）シリーズ	
1-8 三菱電機殿	19
1-9 三菱電機殿	20
1-10 安川電機殿	22
1-11 安川電機殿	23
1-12 松下電器産業殿	24
1-13 山洋電気殿	25
1-14 神鋼電機殿	25
選定表 2	
スタンダードシリーズ	26
LB（ローバックラッシ）シリーズ	30
選定手順	32
許容ラジアル・スラスト荷重	34
GD ² （高速軸換算）	36
慣性モーメント・GD ² の求め方	37
慣性モーメントと負荷トルク、 加速トルクの計算式	38
寸法図	
脚取付	40
取付台付	52
潤滑・サーボモータ取付上の注意	64
モータの取付	65
保証基準	66

CYCLO[®] 6000 series

サイクロ[®]減速機の技術をサーボモータ用ギヤヘッドに応用
強靱でコンパクトなシリーズとしてラインナップしました！



サイクロ[®]減速機は、内歯車に円弧歯形を外歯車にエピトロコイド平行曲線を用いているため噛み合い率がインボリュート歯車に比べて2～3倍高く、タフで長寿命な減速機です。減速機構部には、耐摩耗・耐疲労性に富む高炭素クロム軸受鋼が使用されています。弾性解析による噛み合い部の最適化により低騒音化を実現しました。

特長

- 低バックラッシュ0.1°（6min仕様）
- 標準バックラッシュ（60min仕様）
- 高剛性
- 高効率
- コンパクト
- 長寿命
- 減速比は全て整数
- 主要サーボモータメーカーに対応

用途

- ロボット周辺機器
- 搬送物流システム
- FA関連機器（コンベア、AGV、自動倉庫）
- 印刷機械
- 工作機械周辺機器（タレット、ローダ）
- 金属加工機



応力分散
噛み合い数が多数あり
タフで長寿命な歯形



応力集中
噛み合い数1～2枚
疲労破壊・折損しやすい

バリエーション



取付台付

脚取付

キーレス、キー付 2種類のモータ軸に対応



モータキーレスタイプ



モータ軸キー連結タイプ

モータへの組み付けは簡単です

サーボモータと減速機をボルト（お客様準備）で直結後、クランプリングのボルトを六角レンチで締め付けるだけで入力軸が固定します。（モータキーレスの場合）



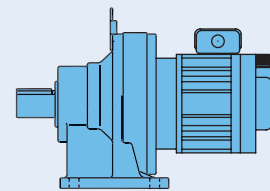
よりコンパクトなサーボギヤモータ GSシリーズも準備

サイクロ®減速機を直結したコンパクトなギヤ付きサーボモータをラインナップしました。当社の減速機と組合せたサーボモータにより最適なギヤサーボシステムを提案できます。

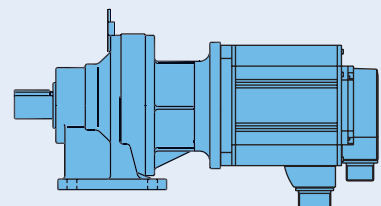


ACサーボドライブ
GSシリーズ

GSシリーズ用
サーボサイクロ
ギヤモータ



サーボ用サイクロ
減速機



0.4kW相当 比較（枠番6125#比較）

CYCLO[®] 6000 series

新サーボシステム

住友が提案する新コンセプト
GSシリーズとサーボモータ・ギヤヘッドの優れた機能を
融合させた新しいサーボシステムをお客さまに提供致します。

実力No.1サイクロギヤヘッドを標準



サイクロ機構



応力分散
噛み合い数が多数あり
タフで長寿命な歯形

インボリュート歯車
採用のギヤモータ

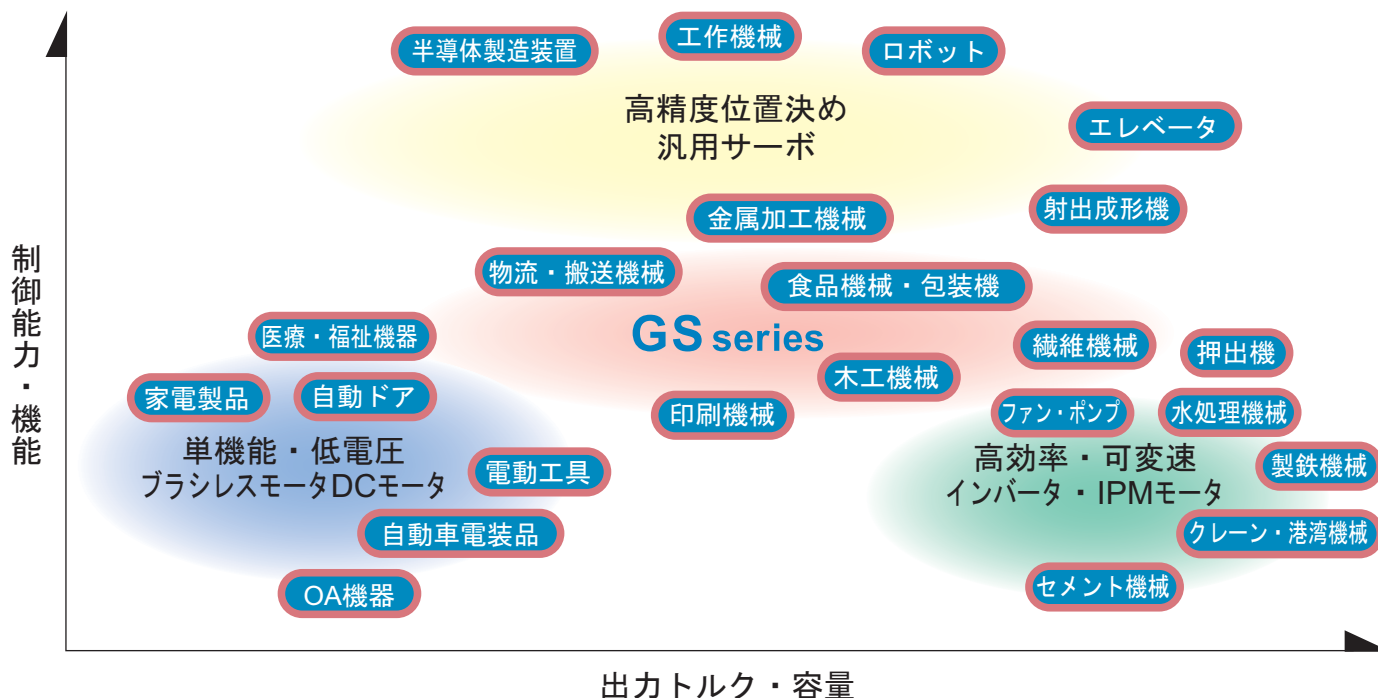


応力集中
噛み合い数1~2枚
疲労破壊・折損しやすい

内歯車に円弧歯形を外歯車にエピトロコイド平行曲線を用いているため噛み合い率がインボリュート歯車に比べて2~3倍高く、タフで長寿命な減速機です。
減速機構部には、耐摩耗・耐疲労性に富む高炭素クロム軸受鋼が使用されています。弾性解析による噛み合い部の最適化により低騒音化を実現しました。



GSseries コンセプトイメージ



出力トルク・容量

GSシリーズラインナップ

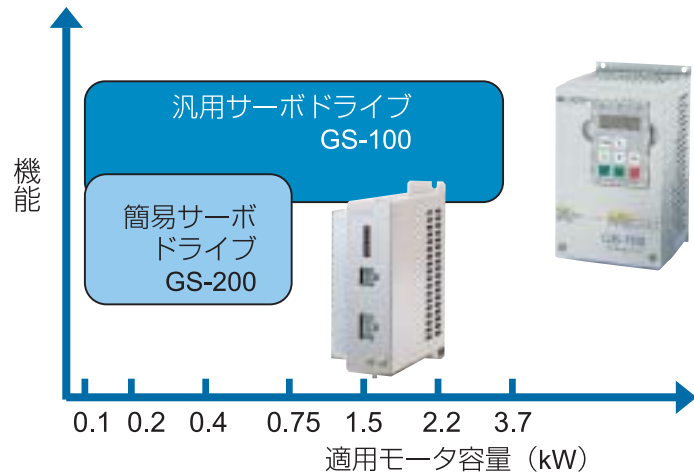
NEW

GS-200シリーズ

0.1kW-0.75kW (カタログNo.D1701)

GS-100シリーズ

0.1kW-3.7kW (カタログNo.D1601)



GSシリーズの特長

●ギヤ付サーボドライブ

サイクロ®減速機を直結したコンパクトなギヤ付サーボモータをラインナップしました。

当社の減速機と組合せたサーボモータにより最適なギヤサーボシステムを提案できます。

GS-100シリーズ

●簡単操作 操作性はインバータ！実力は本格サーボ！

タッチパネル付き

●省配線

商用電源、モータ線を配線し、エンコーダケーブル1本で運転可能

●制御端子の切り替え可能

●制御端子の着脱可能

●汎用サーボ機能をバランス良く装備



オペレーション画面



GS-200シリーズ

●先進の制振機能を搭載

先進の制振機能（振動抑制機能）を搭載したサーボドライブです。

位置決め制御の停止時に、機械系の振動を大幅に低減することができます。

●オペレータユニットによる簡単設定

目的別に必要なパラメータを簡単に呼び出し・設定



GS-200用
オペレータユニット

サーボ用減速機の種類が少ない？

当社の豊富なサーボ用減速機で、あらゆる用途に対応可能です！



サイクロ®減速機付
同心軸
直結タイプ
(標準品)



ハイポニック®減速機付
直交軸
ホローシャフト（中空軸）
(受注生産品)



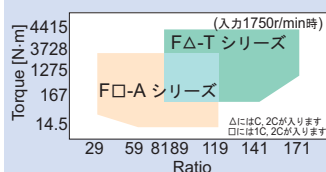
遊星歯車減速機付
同心軸
低バックラッシ仕様
(受注生産品)

CYCLO[®] 6000 series

MCD製品ラインナップ

精密制御用サイクロ[®]減速機 Fシリーズ

偏平型コンポーネント
ロストモーション
0.5~1.0 arcmin



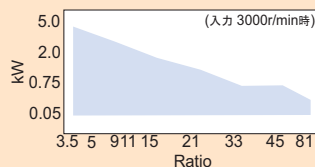
カタログNo.F2001

サーボモータ用遊星歯車減速機 IBシリーズ

新発売 P1タイプ
バックラッシ 3min 15min

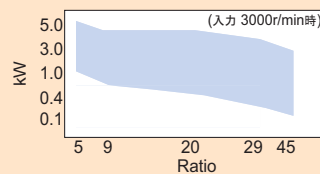


中実軸タイプ フランジ軸タイプ



カタログNo.Z2004

Lタイプ
バックラッシ 3min



カタログNo.Z2002

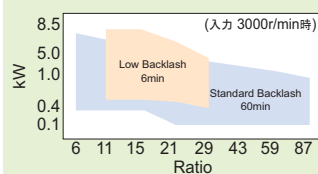
サーボモータ用サイクロ[®]減速機 LB シリーズ (ローバックラッシ) STDシリーズ

バックラッシ
LBシリーズ 6min
STDシリーズ 60min



フランジ取付

脚取付



本カタログ掲載

SVシリーズ製作範囲

STD (標準バックラッシ) シリーズ

モータ定格回転数2000r/minの場合

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	減速比									
	6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.4	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	
0.5	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	
0.75	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	-	
1.0	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125	-	-	
1.5	6095	6100	6120	6120	6120	6125	-	-	-	
2.0	6120	6120	6120	6120	6125	6135	6140	-	-	
3.0	6120	6120	6125	6130	6135	6140	-	-	-	
3.5	6120	6120	6130	6135	6140	-	-	-	-	
4.0	6120	6125	6135	6135	6140	-	-	-	-	
5.0	6130	6130	6140	6140	-	-	-	-	-	
7.0	6135	6140	-	-	-	-	-	-	-	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	減速比									
	6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.4	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	
0.5	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	
0.75	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	-	
1.0	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125	-	-	
1.5	6095	6100	6120	6120	6120	6125	-	-	-	
2.0	6120	6120	6120	6120	6125	-	-	-	-	
3.0	6120	6120	6125	-	-	-	-	-	-	
3.5	6120	6120	-	-	-	-	-	-	-	
4.0	6120	6125	-	-	-	-	-	-	-	



- (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの300%がサイクロ減速機の定格出力トルク（機械定格トルク）を越えないように選定されています。
- (2) 上記に無い枠番、減速比の組合せも製作可能です。別途ご照会ください。
- (3) LB (ローバックラッシ) シリーズは、上記組み合わせと異なります。詳細は、専用カタログを参照ください。

住友のMotion Control Driveは、精密な制御を必要とする分野で幅広くご利用いただけます。

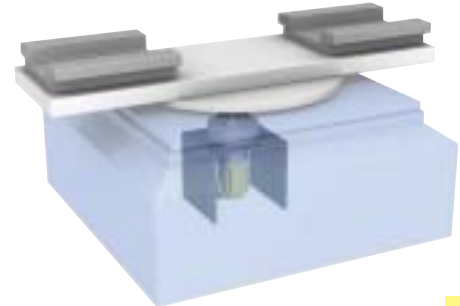
アプリケーション使用例

お奨め機種 **F** サイクロ減速機 Fシリーズ
IB IBシリーズ
SV サーボモータ用サイクロ減速機



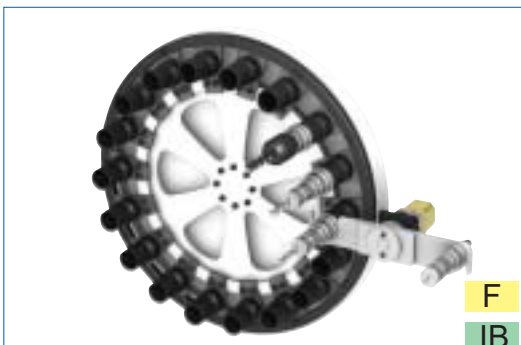
F
IB

産業用ロボット
各軸駆動、ロボットスライダ



F

工作機械
オートパレットチェンジャー駆動



F
IB

工作機械 マガジン駆動



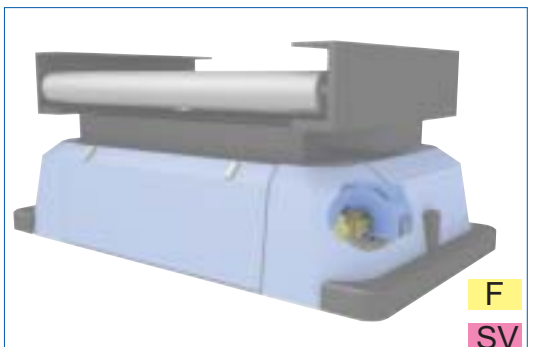
F
IB
SV

工作機械
オートパレットプール駆動



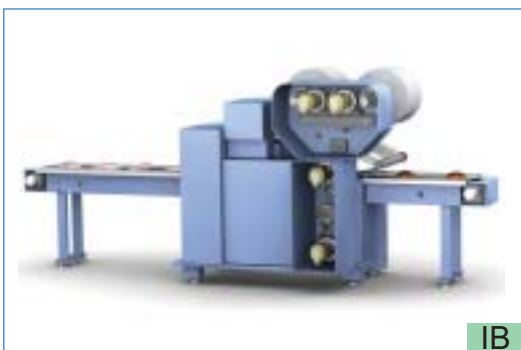
IB
SV

工作機械周辺機器 ロータ、アンローダ



F
SV

FA機器 (AGV駆動)



IB

包装機械 (ピロー包装機)

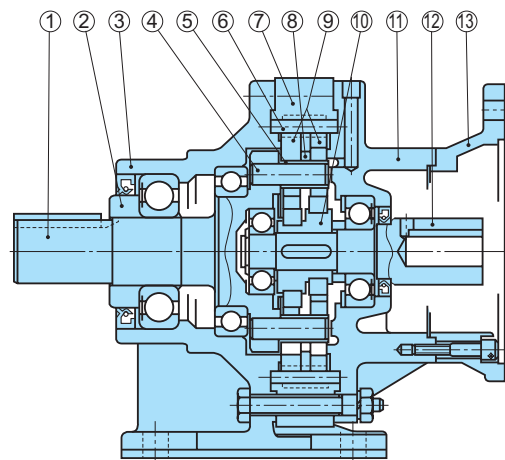


F
IB

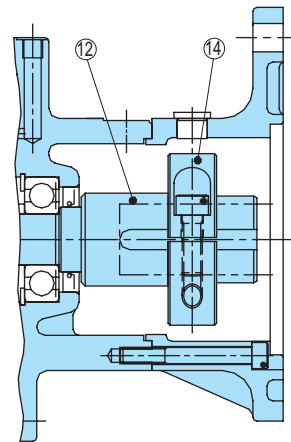
液晶搬送ロボット
各軸駆動、ロボットスライダ

構造・機種一覧

プレート直結方式



モータ軸キー連結タイプ



モータ軸キーレスタイプ

図 3

表 2

品番	部 品 名
1	低速軸
2	カラー
3	横外カバー
4	内ピン
5	内ローラ
6	外ピン
7	枠
8	挿輪
9	曲線板
10	偏心軸受
11	内カバー
12	高速軸
13	アダプタプレート
14	クランプリング

表 3

●印：標準機種
▲印：標準外機種

枠 番		6060, 6065								6070, 6075								6090, 6095							
減 速 比		6	11	15	17	21	29	43	6	11	15	17	21	29	43	59	6	11	15	17	21	29	43	59	87
ス タ ン ド シ リ ー ズ	製 作 範 囲	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	バックラッシ	枠番、減速比によって異なりますので、別途ご照会ください。																							
	許容最高入力回転数	4000r/min（10 分サイクル、50% ED）																							
	潤 滑 方 式	グリース潤滑（メンテナンスフリー）																							

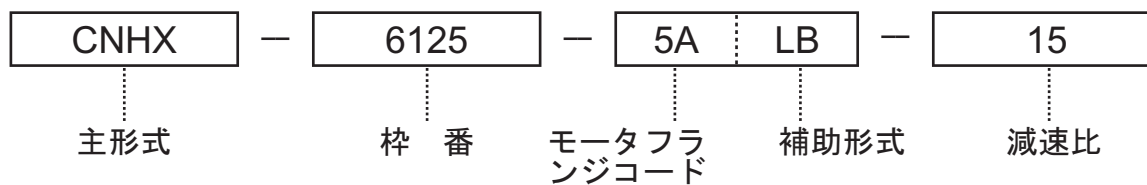
枠 番		6100, 6105									6120, 6125									6130, 6135, 6140, 6145								
減 速 比		6	11	15	17	21	29	43	59	87	6	11	15	17	21	29	43	59	87	6	11	15	17	21	29	43	59	87
ス タ ン ド シ リ ー ズ	製 作 範 囲	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●	●
	バックラッシ	枠番、減速比によって異なりますので、別途ご照会ください。																										
	許容最高入力回転数	4000r/min（10分サイクル、50% ED）																		3600r/min（10分サイクル、50% ED）								
	潤滑方式	グリース潤滑（メンテナンスフリー）																		油浴式オイル潤滑								

枠 番			6065					6075							6095								
減 速 比			11	15	21	29	43	6	11	15	21	29	43	59	6	11	15	21	29	43	59	87	
LB シリーズ	定格出力 トルク	(N·m)	30.0					29.7		51.0		60.0			78.1		187		200				
		(kgf·m)	3.06					3.03		5.20		6.12			7.96		19.1		20.4				
	製 作 範 囲	●	●	●	●	▲	▲	●	●	●	●	●	▲	▲	▲	●	●	●	●	●	▲	▲	▲
	バックラッシ	0.1° 以下（減速比 6 は、0.2° 以下）																					
	許容最高入力回転数	4000r/min（10 分サイクル、50% ED）																					
潤 滑 方 式			グリース潤滑（メンテナンスフリー）																				

枠 番		6105								6125							
減 速 比		6	11	15	21	29	43	59	87	6	11	15	21	29	43	59	87
LBシリーズ	定格出力 (N·m)	157	305	300				304				526	592	630			
	トルク (kgf·m)	16.0	31.1	30.6				31.0				53.6	60.3	64.2			
	製作範囲	▲	●	●	●	●	▲	▲	▲	▲	●	●	●	●	▲	▲	▲
	バックラッシ	0.1° 以下 (減速比 6 は、0.2° 以下)															
	許容最高入力回転数	4000r/min (10分サイクル、50% ED)															
潤滑方式		グリース潤滑 (メンテナンスフリー)															

- 注) 1. 定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。
 2. LB シリーズよりさらにローバックラッシのご要望のために、精密制御用 F シリーズ (Cat.No.F2001) を用意しております。
 3. スタンダードシリーズの中間減速比をご要望の場合は、別途ご相談ください。
 4. 標準外機種 (▲印) のバックラッシ、納期等については別途ご照会ください。

形 式



1. 主形式の記号例

1-1. メンテナンスフリータイプグリース潤滑油（枠番 6060#~6125#）

この場合、取付方向は自由であり、また取付方向により、形式記号は変わりません。

	脚取付	取付台付	フランジ取付	
低速軸方向水平	CNHX (プレート直結方式) 	CNVX 	CNFX 	CNHXM (プレート直結方式モータ付)
低速軸方向垂直下向	CNHX 	CNVX 	CNFX 	CNHM (直結方式：GSサーボ) ※詳細は専用カタログ参照ください

1-2. 油浴式オイル潤滑機種（枠番 6130#~6145#）

	脚取付	取付台付	フランジ取付	
低速軸方向水平	CHHX (プレート直結方式) 	CHVX 	CHFX 	CHHXM (プレート直結方式モータ付)
低速軸方向垂直下向	CVHX 	CVVX 	CVFX 	

2. 補助形式の表示例

プレート直結方式（脚取付・メンテナンスフリーグリース潤滑油：取付方向自由）

サーモータ無	●LB（ローバックラッシュ）シリーズ → CNHX-6125-5ALB-15 ●スタンダードシリーズ → CNHX-6125-5A-15
サーボモータ付	●LB（ローバックラッシュ）シリーズ → CNHXM-6125-5ALB-15 ●スタンダードシリーズ → CNHXM-6125-5A-15

選定表 1（サーボモータメーカー別標準組合せ）

サーボモータとサイクロ減速機（LB シリーズ、スタンダードシリーズ）の標準組合せを以下に示します。

（１）選定条件

サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク（機械定格トルク）を越えないよう選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要となります。

運転サイクルにつきましては各社組合せの注をご参照ください。

（２）標準組合せメーカー・シリーズ名

※下表以外のメーカーシリーズで対応可能な機種もありますので別途ご照会ください。

サーボモータメーカー	シリーズ	サーボモータ
三菱電機株式会社殿	MELSERVO J3	HF-SP
	MELSERVO J2-Super	HA-SFS
株式会社 安川電機殿	Σ II シリーズ	SGMGH
	Σ シリーズ	SGMG
松下電器産業株式会社殿	MINAS A シリーズ	MDMA
		MFMA
山洋電気株式会社殿	BL Super P シリーズ	P5
神鋼電機株式会社殿	BeBop シリーズ	BM

（３）下記シリーズは、サーボモータ用遊星歯車減速機 IB シリーズ P1 タイプにて対応致しています。

カタログ Cat.No. Z2004 を参照ください。

サーボモータメーカー	シリーズ	サーボモータ
三菱電機株式会社殿	MELSERVO J3	HF-KP
	MELSERVO J2-Super	HC-KFS
株式会社 安川電機殿	Σ III シリーズ	HC-MFS
		SGMAS
		SGMPS
	Σ II シリーズ	SGMSS
		SGMAH
		SGMPH
		SGMSH
	Σ シリーズ	SGM
		SGMP
		SGMS
松下電器産業株式会社殿	MINAS A シリーズ	MSMA
		MQMA
山洋電気株式会社殿	BL Super P シリーズ	Q1
		P3
富士電機機器制御株式会社殿	FALDIC シリーズ	GYS
		GYC
ファナック株式会社殿	β iS シリーズ	β iS
	α iS シリーズ	α iS

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-1 三菱電機株式会社殿 MELSERVO J3

スタンダードシリーズ

HF-SP シリーズ (定格回転数 2000r/min, 連続定格)
モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HF-SP52	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	5P
1.0	HF-SP102	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125			
1.5	HF-SP152	6095	6100	6120	6120	6120	6125				
2.0	HF-SP202	6120	6120	6120	6120	6125	6135	6140			5T
3.5	HF-SP352	6120	6120	6130	6135	6140			注 3		
5.0	HF-SP502	6130	6130	6140	6140						
7.0	HF-SP702	6135	6140								

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HF-SP52	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	8P
1.0	HF-SP102	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125			
1.5	HF-SP152	6095	6100	6120	6120	6120	6125				
2.0	HF-SP202	6120	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
3.5	HF-SP352	6120	6120								

HF-SP シリーズ (定格回転数 1000r/min, 連続定格)
モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比						モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	
0.85	HF-SP81	6090	6105	6120	6120	6120	注 3	5P
1.2	HF-SP121	6120	6120	6120	6125	6130	6140	5T
2.0	HF-SP201	6120	6125	6135	6135	6140		
3.5	HF-SP301	6135	6140				注 3	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比						モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	
0.85	HF-SP81	6090	6105	6120	6120	6120		8P
1.2	HF-SP121	6120	6120	6120	6125		注 3	8T
2.0	HF-SP201	6120	6125					

- 注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。
- (2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。
- (3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカ別標準組合せ)

1-2 三菱電機株式会社
MELSERVO J2-Super

スタンダードシリーズ

HC-SFS シリーズ (定格回転数 3000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HC-SFS53	6090	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	5P
1.0	HC-SFS103	6090	6090	6090	6095	6095	6105	6120	6125		
1.5	HC-SFS153	6095	6095	6100	6100	6105	6120	6125		注 3	
2.0	HC-SFS203	—	6120	6120	6120	6120	6125	6135	6140		5T
3.5	HC-SFS353	—	6120	6120	6125	6130	6135	6145			

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HC-SFS53	6090	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	8P
1.0	HC-SFS103	6090	6090	6090	6095	6095	6105	6120	6125		
1.5	HC-SFS153	6095	6095	6100	6100	6105	6120	6125			
2.0	HC-SFS203	—	6120	6120	6120	6120	6125		注 3		8T
3.5	HC-SFS353	—	6120	6120	6125						

HC-SFS シリーズ (定格回転数 2000r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HC-SFS52	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	5P
1.0	HC-SFS102	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125			
1.5	HC-SFS152	6095	6120	6120	6120	6120	6125				
2.0	HC-SFS202	6120	6120	6120	6120	6125	6135	6140			5T
3.5	HC-SFS352	6120	6120	6130	6135	6140			注 3		
5.0	HC-SFS502	6130	6130	6140	6140						
7.0	HC-SFS702	6135	6140								

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.5	HC-SFS52	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	6120	6125	8P
1.0	HC-SFS102	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125			
1.5	HC-SFS152	6095	6120	6120	6120	6120	6125				
2.0	HC-SFS202	6120	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
3.5	HC-SFS352	6120	6120								

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

スタンダードシリーズ

HC-SFS シリーズ (定格回転数 1000r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比						モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	
0.85	HC-SFS81	6090	6105	6120	6120	6120	注 3	5P
1.2	HC-SFS121	6120	6120	6120	6125	6130	6140	5T
2.0	HC-SFS201	6120	6125	6135	6135	6140		
3.5	HC-SFS301	6135	6140			注 3		

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比						モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	
0.85	HC-SFS81	6090	6105	6120	6120	6120		8P
1.2	HC-SFS121	6120	6120	6120	6125		注 3	8T
2.0	HC-SFS201	6120	6125					

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカ別標準組合せ)

1-3 株式会社 安川電機殿

Σ II シリーズ

スタンダードシリーズ

SGMGH シリーズ (定格回転数 1500r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.45	SGMGH-05***2*	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	5K
0.85	SGMGH-09***2*	6090	6095	6100	6100	6120	6120			
1.3	SGMGH-13***2*	6090	6105	6120	6120	6120		注 3		5L
1.8	SGMGH-20***2*	6120	6120	6120	6125	6130	6140			5T
2.9	SGMGH-30***2*	6120	6125	6135	6135	6140				
4.4	SGMGH-44***2*	6130	6135	6140	6145					

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.45	SGMGH-05***2*	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	8K
0.85	SGMGH-09***2*	6090	6095	6100	6100	6120	6120			
1.3	SGMGH-13***2*	6090	6105	6120	6120	6120				8L
1.8	SGMGH-20***2*	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
2.9	SGMGH-30***2*	6120	6125		—					

SGMGH シリーズ (定格回転数 1000r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.3	SGMGH-03***2*	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	5K
0.6	SGMGH-06***2*	6090	6095	6100	6105	6120	6120			
0.9	SGMGH-09***2*	6095	6105	6120	6120	6120				5L
1.2	SGMGH-12***2*	6120	6120	6120	6125	6130	6140			5T
2.0	SGMGH-20***2*	6120	6125	6135	6135	6140		注 3		
3.0	SGMGH-30***2*	6130	6135	6140	—					

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.3	SGMGH-03***2*	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	8K
0.6	SGMGH-06***2*	6090	6095	6100	6105	6120	6120			
0.9	SGMGH-09***2*	6095	6105	6120	6120	6120				8L
1.2	SGMGH-12***2*	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
2.0	SGMGH-20***2*	6120	6125		—					

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-4 株式会社 安川電機殿 Σシリーズ

スタンダードシリーズ

SGMG シリーズ (定格回転数 1500r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.45	SGMG-05A*A	6090	6090	6090	6090	6090	6100	6120	6120	5K
0.85	SGMG-09A*A	6090	6095	6100	6100	6120	6120			
1.3	SGMG-13A*A	6095	6105	6120	6120	6120				5L
1.8	SGMG-20A*A	6120	6120	6120	6125	6130	6140			5T
2.9	SGMG-30A*A	6120	6125	6135	6135	6140		注 3		
4.4	SGMG-44A*A	6130	6135	6140	6145					

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.45	SGMG-05A*A	6090	6090	6090	6090	6090	6100	6120	6120	8K
0.85	SGMG-09A*A	6090	6095	6100	6100	6120	6120			
1.3	SGMG-13A*A	6095	6105	6120	6120	6120				8L
1.8	SGMG-20A*A	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
2.9	SGMG-30A*A	6120	6125		—					

SGMG シリーズ (定格回転数 1000r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.3	SGMG-03A*B	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	5K
0.6	SGMG-06A*B	6090	6095	6100	6105	6120	6120			
0.9	SGMG-09A*B	6095	6105	6120	6120	6120				5L
1.2	SGMG-12A*B	6120	6120	6120	6125	6130	6140			5T
2.0	SGMG-20A*B	6120	6125	6130	6135	6140		注 3		
3.0	SGMG-30A*B	6130	6135	6140	—					

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.3	SGMG-03A*B	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	8K
0.6	SGMG-06A*B	6090	6095	6100	6105	6120	6120			
0.9	SGMG-09A*B	6095	6105	6120	6120	6120				8L
1.2	SGMG-12A*B	6120	6120	6120	6125			注 3		8T
2.0	SGMG-20A*B	6120	6125		—					

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1（サーボモータメーカ別標準組合せ）

1-5 松下電器産業株式会社殿 MINAS A シリーズ

スタンダードシリーズ

MDMA シリーズ（定格回転数 2000r/min, 連続定格）

モータ軸 キー結合

※部（キー付軸）につきましてはご照会下さい。

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.75	MDMA08****	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	※
1.0	MDMA10****	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125		※
1.5	MDMA15****	6095	6100	6120	6120	6120	6125		注 3	
2.0	MDMA20****	6100	6105	6120	6120	6125				

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比								モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	
0.75	MDMA08****	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	8K
1.0	MDMA10****	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125		8L
1.5	MDMA15****	6095	6100	6120	6120	6120	6125		注 3	
2.0	MDMA20****	6100	6105	6120	6120	6125				

MFMA シリーズ（定格回転数 2000r/min, 連続定格）

モータ軸 キー結合

※部（キー付軸）につきましてはご照会下さい。

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.4	MFMA04****	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	※
0.75	MFMA08****	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	注 3	※

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.4	MFMA04****	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6100	6120	6120	8K
0.75	MFMA08****	6090	6090	6095	6095	6100	6105	6120	6125	注 3	8L

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク（機械定格トルク）を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-6 山洋電気株式会社殿

スタンダードシリーズ

P5 シリーズ (定格回転数 3000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比									モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	59	87	
0.2	P50B07020H***	6060	6060	6065	6070	6070	6075	6090	6090	6095	5B
0.3	P50B07030H***	6065	6065	6070	6075	6075	6090	6090	6100	6100	
0.4	P50B07040H***	6070	6070	6075	6090	6090	6090	6095	6100		
0.5	P50B08050H***	6090	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105		5E
0.75	P50B08075H***	6090	6090	6090	6090	6090	6095	6105	注 3		
1.0	P50B08100H***	6090	6090	6090	6095	6095	6105				

1-7 神鋼電機株式会社殿

BeBop シリーズ (定格回転数 2000r/min, 連続定格)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比							モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	17	21	29	43	
1.0	BM-1020**	6090	6095	6100	6100	6105	6120	6125	5L
1.5	BM-1520**	6095	6100	6120	6120	6120	6125		
2.0	BM-2020**	6100	6105	6120	6120	6125			
3.0	BM-3020**	6120	6120	6125	6130	6130	6140	注 3	5T
4.0	BM-4020**	6120	6125	6135	6135	6140			

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) スタンダードシリーズについては入力回転数・容量域により負荷時間率が変わりますのでご注意ください。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1（サーボモータメーカ別標準組合せ）

MEMO

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-8 三菱電機株式会社殿 MELSERVO J3

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

HF-SP シリーズ (定格回転数 2000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.5	HF-SP52	6095	6095	6095	6095	6095	5P
1.0	HF-SP102	6105	6095	6105	6105	6125	
1.5	HF-SP152	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	HF-SP202	6125	6125	6125	6125		5T
3.5	HF-SP352	6125	6125			注 3	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.5	HF-SP52	6095	6095	6095	6095	6095	8P
1.0	HF-SP102	6105	6095	6105	6105	6125	
1.5	HF-SP152	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	HF-SP202	6125	6125	6125	6125		8T
3.5	HF-SP352	6125	6125			注 3	

HF-SP シリーズ (定格回転数 1000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比				モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	
0.85	HF-SP81	6105	6105	6125	6125	5P
1.2	HF-SP121	6125	6125	6125	注 3	5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比				モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	
0.85	HF-SP81	6105	6105	6125	6125	8P
1.2	HF-SP121	6125	6125	6125	注 3	8T

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカ別標準組合せ)

1-9 三菱電機株式会社 MELSERVO J2-Super

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

HC-SFS シリーズ (定格回転数 3000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.5	HC-SFS53	6095	6095	6095	6095	6095	5P
1.0	HC-SFS103	6095	6095	6095	6095	6105	
1.5	HC-SFS153	6105	6095	6105	6105	6125	
2.0	HC-SFS203	—	6125	6125	6125	6125	5T
3.5	HC-SFS353	—	6125	6125		注 3	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.5	HC-SFS53	6095	6095	6095	6095	6095	8P
1.0	HC-SFS103	6095	6095	6095	6095	6105	
1.5	HC-SFS153	6105	6095	6105	6105	6125	
2.0	HC-SFS203	—	6125	6125	6125	6125	8T
3.5	HC-SFS353	—	6125	6125		注 3	

HC-SFS シリーズ (定格回転数 2000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.5	HC-SFS52	6095	6095	6095	6095	6095	5P
1.0	HC-SFS102	6105	6095	6105	6105	6125	
1.5	HC-SFS152	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	HC-SFS202	6125	6125	6125	6125		5T
3.5	HC-SFS352	6125	6125			注 3	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.5	HC-SFS52	6095	6095	6095	6095	6095	8P
1.0	HC-SFS102	6105	6095	6105	6105	6125	
1.5	HC-SFS152	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	HC-SFS202	6125	6125	6125	6125		8T
3.5	HC-SFS352	6125	6125			注 3	

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

HC-SFS シリーズ (定格回転数 1000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比				モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	
0.85	HC-SFS81	6105	6105	6125	6125	5P
1.2	HC-SFS121	6125	6125	6125	注 3	5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比				モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	
0.85	HC-SFS81	6105	6105	6125	6125	8P
1.2	HC-SFS121	6125	6125	6125	注 3	8T

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカ別標準組合せ)

1-10 株式会社 安川電機殿

Σ II シリーズ

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

SGMGH シリーズ (定格回転数 1500r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.45	SGMGH-05***2*	6095	6095	6095	6095	6105	5K
0.85	SGMGH-09***2*	6105	6095	6105	6125	6125	
1.3	SGMGH-13***2*	6105	6105	6125	6125	注 3	5L
1.8	SGMGH-20***2*	6125	6125	6125			5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.45	SGMGH-05***2*	6095	6095	6095	6095	6105	8K
0.85	SGMGH-09***2*	6105	6095	6105	6125	6125	
1.3	SGMGH-13***2*	6105	6105	6125	6125	注 3	8L
1.8	SGMGH-20***2*	6125	6125	6125			8T

SGMGH シリーズ (定格回転数 1000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.3	SGMGH-03***2*	6095	6095	6095	6095	6105	5K
0.6	SGMGH-06***2*	6105	6095	6105	6125	6125	
0.9	SGMGH-09***2*	6105	6105	6125	6125	注 3	5L
1.2	SGMGH-12***2*	6125	6125	6125			5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.3	SGMGH-03***2*	6095	6095	6095	6095	6105	8K
0.6	SGMGH-06***2*	6105	6095	6105	6125	6125	
0.9	SGMGH-09***2*	6105	6105	6125	6125	注 3	8L
1.2	SGMGH-12***2*	6125	6125	6125			8T

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-11 株式会社 安川電機殿 Σシリーズ

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

SGMG シリーズ (定格回転数 1500r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.45	SGMG-05A*A	6095	6095	6095	6095	6105	5K
0.85	SGMG-09A*A	6105	6095	6105	6125	6125	
1.3	SGMG-13A*A	6105	6105	6125	6125	注 3	5L
1.8	SGMG-20A*A	6125	6125	6125			5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.45	SGMG-05A*A	6095	6095	6095	6095	6105	8K
0.85	SGMG-09A*A	6105	6095	6105	6125	6125	
1.3	SGMG-13A*A	6105	6105	6125	6125	注 3	8L
1.8	SGMG-20A*A	6125	6125	6125			8T

SGMG シリーズ (定格回転数 1000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.3	SGMG-03A*B	6095	6095	6095	6095	6105	5K
0.6	SGMG-06A*B	6105	6095	6105	6125	6125	
0.9	SGMG-09A*B	6105	6105	6125	6125	注 3	5L
1.2	SGMG-12A*B	6125	6125	6125			5T

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.3	SGMG-03A*B	6095	6095	6095	6095	6105	8K
0.6	SGMG-06A*B	6105	6095	6105	6125	6125	
0.9	SGMG-09A*B	6105	6105	6125	6125	注 3	8L
1.2	SGMG-12A*B	6125	6125	6125			8T

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1（サーボモータメーカ別標準組合せ）

1-12 松下電器産業株式会社殿 MINAS A シリーズ

LB（ローバックラッシ）シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

MDMA シリーズ（定格回転数 2000r/min, 50%ED）

モータ軸 キー結合

※部（キー付軸）につきましてはご照会下さい。

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.75	MDMA08****	6095	6095	6095	6105	6105	※
1.0	MDMA10****	6105	6095	6105	6105	6125	※
1.5	MDMA15****	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	MDMA20****	6125	6105	6125	6125	—	

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.75	MDMA08****	6095	6095	6095	6105	6105	8K
1.0	MDMA10****	6105	6095	6105	6105	6125	8L
1.5	MDMA15****	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	MDMA20****	6125	6105	6125	6125	—	

MFMA シリーズ（定格回転数 2000r/min, 50%ED）

モータ軸 キー結合

※部（キー付軸）につきましてはご照会下さい。

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.4	MFMA04****	6095	6095	6095	6095	6095	※
0.75	MFMA08****	6095	6095	6095	6105	6105	※

モータ軸 キーレス

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキーレス
		6	11	15	21	29	
0.4	MFMA04****	6095	6095	6095	6095	6095	8K
0.75	MFMA08****	6095	6095	6095	6105	6105	8L

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク（機械定格トルク）を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ（10 分サイクル、50%ED）となります。

(3) 上記に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 1 (サーボモータメーカー別標準組合せ)

1-13 山洋電気株式会社殿

LB (ローバックラッシ) シリーズ

減速比 1/6 は、12min 仕様

P5 シリーズ (定格回転数 3000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
0.2	P50B07020H***	—	6065	6065	6075	6075	5B
0.3	P50B07030H***	—	6065	6075	6075	6095	
0.4	P50B07040H***	—	6075	6075	6095	6095	
0.5	P50B08050H***	6095	6095	6095	6095	6095	5E
0.75	P50B08075H***	6095	6095	6095	6095	6095	
1.0	P50B08100H***	6095	6095	6095	6095	6105	

1-14 神鋼電機株式会社殿

BeBop シリーズ (定格回転数 2000r/min, 50%ED)

モータ軸 キー結合

サーボモータ 容量 (kW)	サーボモータ 形式	減速比					モータフランジ コードキー結合
		6	11	15	21	29	
1.0	BM-1020**	6105	6095	6105	6105	6125	5L
1.5	BM-1520**	6105	6105	6125	6125	6125	
2.0	BM-2020**	6125	6105	6125	6125	注 3	
3.0	BM-3020**	6125	6125				5T

注) (1) 本表組合せは、サーボモータ定格トルクの 300% がサイクロ減速機の定格出力トルク (機械定格トルク) を越えないように選定されています。サーボモータ瞬時最大トルクが定格トルクの 300% を越える場合は別途選定が必要です。

(2) 運転サイクルは LB シリーズ (10 分サイクル、50%ED) となります。

(3) 上記 に無い枠番、減速比の組合せは、別途ご照会ください。

選定表 2

1. スタンダードシリーズ

入力回転数、容量域により負荷時間率が変わります。

スタンダード

入力回転数 1000r/min

許容最高入力回転数：4000r/min。但し枠番 6130 以上は 3600r/min。

入力回転数 1000r/min での負荷時間率：連続運転可能です。

表 4 定格表

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠番																																
		6060				6065				6070				6075				6090				6095				6100								
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)					
6	167	0.200	10.9 1.11	24.0 2.45	900 92	0.286	15.6 1.59	25.0 2.55	892 91	0.347	18.9 1.93	29.7 3.03	1540 157	0.407	22.1 2.26	29.7 3.03	1530 156	1.15	62.4 6.36	142 14.5	3160 322	1.52	82.5 8.41	170 17.3	3110 317	2.35	128 13.0	171 17.4	4590 468					
11	91	0.200	20.0 2.04		0.286	28.6 2.91	30.0 3.06	1170 119	0.347	34.6 3.53	1770 180	0.407	40.6 4.14	50.8 5.18	1.15	114 11.6	1770 180	1.15	114 11.6	150 15.3	3340 340	1.52	151 15.4	200 20.4	2.35	234 23.9	250 25.5	5400 550						
15	67	0.176	24.0 2.45		0.220	30.0 3.06		0.331	45.0 4.59	0.407		55.4 5.65	1.10	150 15.3	1.47	200 20.4		1.84	250 25.5															
17	59	0.155	23.9 2.44		0.194	30.0 3.05		0.292	45.0 4.59	0.389		60.0 6.12	0.97	150 15.3	1.30	200 20.4		1.62	250 25.5															
21	48	0.126	24.0 2.45		0.157	30.0 3.06		0.236	45.0 4.59	45.0 4.59		0.315	60.0 6.12	0.758	144 14.7	1.05		200 20.4	1.31		250 25.5													
29	34	0.091	24.0 2.45		0.114	30.0 3.06		0.171	45.0 4.59	0.228		60.0 6.12	0.570	150 15.3	3290 335	0.709		187 19.0	3220 328		0.950	250 25.5												
43	23	0.062	24.0 2.45		0.077	30.0 3.06		0.115	45.0 4.59	0.154		60.0 6.12	1660 169	0.384	150 15.3	3310 337		0.478	187 19.0		3240 330	0.641	250 25.5											
59	17	—	—		—	—		—	—	—		0.084	45.0 4.59	0.102	54.6 5.57	1630 166		0.273	146 14.9		146 14.9	3300 336	0.273		146 14.9	146 14.9			3300 336	0.273	146 14.9	146 14.9	3300 336	0.467
87	11	—	—	—	—	—		—	—	—		—	—	—	—	—		—	—		0.190	150 15.3	150 15.3		3310 337	0.198			156 15.9	195 19.9	3300 336	0.317	250 25.5	

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠番																											
		6105				6120				6125				6130				6135				6140				6145			
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
6	167	3.07	167 17.0	171 17.4	4540 463	5.07	276 28.1	366 37.3	5770 588	6.50	354 36.1	366 37.3	5690 580	9.24	503 51.3	555 56.6	6570 670	10.1	551 56.2	607 61.9	6520 665	12.4	675 68.8	717 73.1	10300 1050	12.4	675 68.8	717 73.1	10300 1050
11	91	2.90	290 29.5	308 31.4	5400 550	5.07	506 51.6	525 53.5	7220 736	5.26	525 53.5	622 63.4	7200 734	7.82	780 79.5	780 79.5	8400 856	9.42	940 95.8	940 95.8	8250 841	12.2	1220 124	1230 125	12700 1300	12.2	1220 124	1290 131	12700 1290
15	67	2.20	300 30.6	300 30.6		3.86	525 53.5	525 53.5	8100 826	4.63	630 64.2	8120 828	7990 814	5.73	780 79.5		9060 924	6.91	940 95.8		8940 911	9.00	1230 125		13700 1400	9.98	1360 139	1360 139	13600 1390
17	59	1.95	300 30.6	300 30.6		3.37	520 53.0	520 53.0	8220 838	4.08	629 64.1		8990 916	4.09	780 79.5		9770 996	6.09	940 95.8		9650 984	7.94	1230 125		14300 1460	8.88	1370 140	1370 140	14300 1460
21	48	1.57	300 30.6	300 30.6		2.74	522 53.2	522 53.2	9090 927	3.31	630 64.2		8990 916	4.09	780 79.5		10500 1070	4.93	940 95.8		10400 1060	6.43	1230 125		15400 1570	7.02	1340 137	1340 137	15300 1560
29	34	1.14	300 30.6	300 30.6		1.98	520 53.0	520 53.0	9810 1000	2.39	630 64.2		8990 916	4.09	780 79.5		11600 1180	3.57	940 95.8		11500 1170	4.66	1230 125		16000 1630	5.21	1370 140	1370 140	15800 1610
43	23	0.769	300 30.6	300 30.6	1.35	525 53.5	525 53.5	1.61		630 64.2	8990 916	4.09	780 79.5	13200 1350	2.41	940 95.8	13100 1340	3.14	1230 125	16000 1630	3.51	1370 140	1370 140	15700 1600					
59	17	0.539	288 29.4	296 30.2	5290 539	0.981		525 53.5		525 53.5	1.18	630 64.2	8990 916	4.09	780 79.5	14500 1480	1.83	982 100	1050 107	14400 1470	2.29	1230 125	16000 1630	2.39	1280 130	1250 127	16000 1630		
87	11	0.378	299 30.4	300 30.6	4830 492	0.665	525 53.5	9780 997	0.773	610 62.2	9600 979	1.07	848 86.4	848 86.4	14700 1500	1.24	979 99.8	979 99.8	14700 1500	1.55	1230 125	16000 1630	1.58	1250 127	1250 127		16000 1630		

注) 1. 許容出力トルク

許容出力トルクは、出力軸における平均負荷トルクの許容値を示します。

許容入力容量は、許容出力トルク 100%時の所用入力容量です。この値はサイクロ減速機の効率を考慮しています。

2. 定格出力トルク

定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。

3. GD²

GD²の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

選定表 2

スタンダード

入力回転数 1500r/min

許容最高入力回転数：4000r/min。但し枠番 6130 以上は 3600r/min。
 入力回転数 1500r/min での負荷時間率：連続運転可能です。

表 5 定格表

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																												
		6060				6065				6070				6075				6090				6095				6100				
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	
6	250	0.200	7.26 0.740		789 80	0.286	10.4 1.06	25.0 2.55	784 80	0.347	12.6 1.28	29.7 3.03	1360 139	0.407	14.8 1.51	29.7 3.03	1350 138	1.15	41.6 4.24	142 14.5	2780 283	1.52	55.0 5.61	170 17.3	2760 281	2.35	85.2 8.69	171 17.4	4040 412	
11	136	0.200	13.3 1.36		1180 120	0.286	19.0 1.94			0.347	23.1 2.35		1680 171	0.407	27.1 2.76	50.8 5.18	1660 169	1.15	76.3 7.78			1.52	101 10.3			2.35	156 15.9		5100 520	
15	100	0.200	18.1 1.85			0.286	26.0 2.65			0.347	31.4 3.20			0.407	36.9 3.77		1750 178	1.15	104 10.6			1.52	137 14.0		3340 340	2.35	213 21.7			
17	88	0.200	20.6 2.10	24.0 2.45		0.286	29.4 3.00	30.0 3.06	1180 120	0.347	35.7 3.64			0.407	41.8 4.26			1.15	118 12.1	150 15.3		1.52	156 15.9	200 20.4			1.99	205 25.5		
21	71	0.189	24.0 2.45			0.234	29.7 3.03			0.320	40.7 4.15	45.0 4.59	1770 180	0.407	51.7 5.27	60.0 6.12	1770 180	0.758	96.2 9.81			1.52	192 19.6				1.93	245 25.0	250 25.5	5400 550
29	52	0.110	19.3 1.97			0.166	29.1 2.97			0.226	39.6 4.04			0.286	50.2 5.12			0.625	110 11.2			0.784	137 14.0		3320 338	1.21	212 21.6			
43	35	0.090	23.4 2.39		0.113	29.4 3.00			0.170	44.1 4.50			0.226	58.8 5.99		1690 172	0.435	113 11.5			0.603	157 16.0		3300 336	0.780	203 20.7				
59	25	—	—	—	—	—	—	—	—	0.100	35.7 3.64			0.136	48.4 4.93		1720 175	0.309	110 11.2	146 14.9		0.342	122 12.4	146 14.9	3340 340	0.516	184 18.8			
87	17	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—		0.211	111 11.3	150 15.3		0.270	142 14.5	195 19.9	3330 339	0.433	228 23.2			

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																											
		6105				6120				6125				6130				6135				6140				6145			
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力 トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
6	250	3.18	115 11.8	171 17.4	4000 408	5.07	184 18.8	366 37.3	5100 520	6.96	253 25.8	366 37.3	5030 513	9.39	341 34.7	555 56.6	5850 596	11.3	410 41.8	607 61.9	5770 588	13.0	473 48.2	717 73.1	9150 933	15.1	550 56.1	717 73.1	9110 929
11	136	3.18	212 21.6	308 31.4	5030 513	5.07	337 34.4	525 53.5	6420 654	5.92	394 40.2	622 63.4	6360 648	9.39	625 63.7		7380 752	11.3	752 76.6		7270 741	13.0	866 88.3		11300 1150	15.1	1010 103	1290 131	11300 1150
15	100	3.18	288 29.4			5.07	460 46.9		7070 721	5.92	537 54.8		7000 714	7.78	706 72.0		7900 805	8.97	813 82.9		7820 797	12.0	1090 111		12100 1230	14.9	1350 138	1360 139	12000 1220
17	88	2.46	253 25.8			5.05	519 52.9	520 53.0	7120 726	5.66	582 59.3		7070 721	7.27	748 76.2	780 79.5	8490 865	8.29	852 86.9	940 95.8	8410 857	10.1	1040 106		12700 1300	12.0	1230 125	1370 140	12600 1280
21	71	2.34	297 30.3	300 30.6		3.96	503 51.3	522 53.2	7900 805	4.88	620 63.2		7790 794	6.10	774 78.9		9110 929	6.90	876 89.3		9030 920	8.66	1100 112	1230 125	13600 1390	9.73	1240 126	1340 137	13600 1390
29	52	1.59	279 28.4		5400 550	2.96	519 53.0	520 53.0	8670 884	3.59	630 64.2	630 64.2	8570 874	4.44	778 79.3		10100 1030	5.01	879 89.6		9990 1020	5.95	1040 106		14700 1500	7.53	1320 135		14600 1490
43	35	1.08	281 28.6			1.91	497 50.7			2.38	619 63.1		9780 997	2.98	774 78.9		11500 1170	3.43	893 91.0		11400 1160	3.94	1030 105		16000 1630	4.79	1250 127	1370 140	16000 1630
59	25	0.694	248 25.3	296 30.2		1.30	464 47.3	525 53.5	9810 1000	1.62	578 59.0		9810 1000	2.17	774 78.9	912 93.0	12700 1300	2.50	893 91.0	1050 107	12600 1280	2.96	1060 108		16000 1630	3.27	1170 119		16000 1630
87	17	0.516	272 27.7	300 30.6		0.944	497 50.7			1.05	553 56.4		9720 991	1.42	746 76.0	848 86.4	14600 1490	1.70	893 91.0	979 99.8	14500 1480	1.98	1040 106		16000 1630	2.21	1170 119	1250 127	16000 1630

- 注) 1. 許容出力トルク
 許容出力トルクは、出力軸における平均負荷トルクの許容値を示します。
 許容入力容量は、許容出力トルク 100%時の所用入力容量です。この値はサイクロ減速機の効率を考慮しています。
2. 定格出力トルク
 定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。
3. GD²
 GD²の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

選定表 2

スタンダード

入力回転数 2000r/min

許容最高入力回転数：4000r/min。但し枠番 6130 以上は 3600r/min。
 入力回転数 2000r/min での負荷時間率：連続運転可能です。

表 6 定格表

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																											
		6060				6065				6070				6075				6090				6095				6100			
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)				
6	333	0.200	5.44 0.555		719 73	0.286	7.79 0.794	25.0 2.55	715 73	0.347	9.43 0.961	29.7 3.03	1240 126	0.407	11.1 1.13	29.7 3.03	1240 126	1.15	31.2 3.18	142 14.5	2540 259	1.52	41.2 4.20	170 17.3	2520 257	2.35	63.9 6.51	171 17.4	3690 376
11	182	0.200	9.98 1.02		1120 114	0.286	14.3 1.46		1110 113	0.347	17.3 1.77		1530 156	0.407	20.3 2.07	50.8 5.18	1520 155	1.15	57.3 5.82		3210 327	1.52	75.6 7.71		3170 323	2.35	117 12.0		4660 475
15	133	0.200	13.6 1.39			0.286	19.5 1.98			0.347	23.6 2.41		1620 165	0.407	27.7 2.82		1610 164	1.15	78.0 7.95			1.52	103 10.5		3160 322	2.35	160 16.3		5110 521
17	118	0.200	15.4 1.57	24.0 2.45		0.286	22.1 2.25	30.0 3.06		0.347	26.8 2.73		1710 174	0.407	31.4 3.20			1.15	88.7 9.04	150 15.3	3220 328	1.52	117 12.0	200 20.4	3170 323	1.99	153 15.6		5210 531
21	95	0.200	19.1 1.94		1180 120	0.234	22.3 2.27		1180 120	0.320	30.5 3.11	45.0 4.59	1730 176	0.407	38.8 3.95	60.0 6.12	1700 173	0.758	72.2 7.36		3270 333	1.52	144 14.7		3140 320	1.93	183 18.7	250 25.5	
29	69	0.110	14.5 1.48			0.166	21.8 2.23			0.226	29.7 3.03		1720 175	0.286	37.6 3.84			0.625	82.3 8.39			0.784	103 10.5			1.21	159 16.2		5210 531
43	47	0.090	17.6 1.79			0.113	22.0 2.24			0.170	33.1 3.37		1740 177	0.226	44.1 4.50		1710 174	0.435	84.9 8.65		3340 340	0.603	118 12.0		3340 340	0.780	152 15.5		
59	34	—	—	—	—	—	—	—	—	0.100	26.8 2.73		1770 180	0.136	36.3 3.70		1770 180	0.309	82.7 8.43	146 14.9		0.384	103 10.5	146 14.9		0.516	138 14.1		5200 530
87	23	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—	0.211	83.3 8.49	150 15.3		0.301	119 12.1	195 19.9		0.433	171 17.4		5400 550	

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																											
		6105				6120				6125				6130				6135				6140				6145			
		許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kW)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 出力トルク (上段 N) (下段 kgf)				
6	333	3.18	86.5 8.82	171 17.4	3660 373	4.85	132 13.5	366 37.3	4670 476	4.85	132 13.5	366 37.3	4670 476	9.39	256 26.1	555 56.6	5370 547	11.3	308 31.4	607 61.9	5320 542	13.0	355 36.2	717 73.1	8430 859	15.1	412 42.0	717 73.1	8400 856
11	182	3.18	159 16.2	308 31.4	4610 470	5.07	253 25.8	5880 599	5.92	295 30.1	622 63.4	5840 595	9.39	469 47.8			6790 692	11.3	564 57.5		6710 684	13.0	650 66.3		10500 1070	15.1	756 77.1	1290 131	10400 1060
15	133	3.18	216 22.1		5040 514	5.07	345 35.2	53.5 53.5	6500 663	5.92	403 41.1		6440 656	7.78	530 54.0		7260 740	8.97	610 62.2		7200 734	12.0	817 83.2		11200 1140	15.1	1035 105	1360 139	11100 1130
17	118	2.46	190 19.4		5170 527	5.07	391 39.9	520 53.0	6550 668	5.66	436 44.5		6510 664	7.27	561 57.1	780 79.5	7800 795	8.29	639 65.2	940 95.8	7740 789	10.1	777 79.2		11700 1190	12.0	925 94.3	1370 140	11700 1190
21	95	2.34	223 22.7	300 30.6		3.96	377 38.5	522 53.2	7250 739	4.88	465 47.4		7170 731	6.14	585 59.6		8370 853	7.53	718 73.2	95.8	8270 843	8.66	825 84.1	1230 125	12500 1270	11.3	1080 110	1340 137	12500 1270
29	69	1.59	209 21.3		5170 527	2.99	394 40.1	520 53.0	7950 810	3.77	496 50.6	630 64.2	7860 801	4.48	590 60.1		9230 941	5.65	743 75.8		9120 930	5.95	783 79.8		13500 1380	7.53	991 101		13400 1370
43	47	1.08	211 21.5			1.91	373 38.0		9050 923	2.38	464 47.3		8970 914	2.99	584 59.5		10500 1070	3.77	735 75.0		10400 1060	3.94	769 78.3		15200 1550	5.65	1100 112	1370 140	15000 1530
59	34	0.708	190 19.3	296 30.2	5160 526	1.30	348 35.5	525 53.5	9460 964	1.62	434 44.2		9390 957	2.19	585 59.6	912 93.0	11600 1180	2.52	676 68.9	1050 107	11500 1170	2.96	792 80.8		16000 1630	3.65	978 99.7		16000 1630
87	23	0.565	223 22.7	300 30.6	5400 550	0.944	372 37.9		9580 977	1.13	446 45.5		9530 971	1.42	560 57.1	848 86.4	13400 1370	2.00	791 80.6	979 99.8	13200 1350	1.98	781 79.7		16000 1630	2.48	978 99.7	1250 127	16000 1630

- 注) 1. 許容出力トルク
 許容出力トルクは、出力軸における平均負荷トルクの許容値を示します。
 許容入力容量は、許容出力トルク 100%時の所用入力容量です。この値はサイクロ減速機の効率を考慮しています。
2. 定格出力トルク
 定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。
3. GD²
 GD²の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

選定表 2

スタンダード

入力回転数 3000r/min

許容最高入力回転数：4000r/min。但し枠番 6130 以上は 3600r/min。

入力回転数 3000r/min での負荷時間率:50% ED（10 分サイクル）以下の使用となります。

表 7 定格表

減速比	出 力 回転数 (r/min)	枠 番																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																						
		6060				6065				6070				6075				6090				6095				6100																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																														
		許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																											

減速比	出 力 回転数 (r/min)	枠 番																											
		6105				6120				6125				6130				6135				6140				6145			
		許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力 容量 (kw)	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)				
6	500	3.57	64.9 6.61	171 17.4	3210 327									9.39	170 17.4	555 56.6	4740 483	11.3	205 20.9	607 61.9	4710 480	13.0	236 24.1	717 73.1	7500 765	14.9	270 27.6	717 73.1	7480 762
11	273	3.57	119 12.1	305 31.1	4050 413	5.07	169 17.2		5190 529	6.92	231 23.5	622 63.4	5130 523	9.39	312 31.9		6010 613	11.3	376 38.3		5960 608	13.0	433 44.2		9310 949	15.1	504 51.4	1290 131	9290 947
15	200	3.57	162 16.5		4440 453	5.07	230 23.5		5740 585	6.45	293 29.9		5680 579	7.78	353 36.0		6420 654	8.97	407 41.5		6380 650	12.0	544 55.5		9960 1020	15.1	684 69.7	1360 139	9910 1010
17	176	2.76	142 14.5		4540 463	5.07	261 26.6	520 53.0	5790 590	6.17	318 32.4		5740 585	7.27	374 38.1		6900 703	8.29	426 43.5		6860 699	10.1	518 52.8		10400 1060	12.0	617 62.9	1370 140	10400 1060
21	143	2.44	155 15.8		4560 465	4.97	316 32.2	522 53.2	6340 646	6.01	382 39.0		6280 640	6.14	390 39.8	78.0 79.5	7400 754	7.53	479 48.8	95.8 95.8	7340 748	8.66	550 56.1	1230 125	11200 1140	9.61	610 62.2	1340 137	11100 1130
29	103	1.62	142 14.5	300 30.6	4550 464	3.12	274 27.9	520 53.0	7000 714	3.77	331 33.8	630 64.2	6950 708	4.48	393 40.1		8150 831	5.65	496 50.5		8080 824	5.95	522 53.2		12000 1220	7.53	661 67.4		12000 1220
43	70	1.22	159 16.2		4530 462	2.04	266 27.1		7950 810	2.50	326 33.2		7910 806	2.99	389 39.6		9290 947	3.77	490 50.0		9220 940	3.94	513 52.3		13500 1380	5.54	720 73.5	1370 140	13400 1370
59	51	0.796	142 14.5			1.46	261 26.6	525 53.5	8300 846	1.82	325 33.2		8250 841	2.19	390 39.8	912 93.0	10200 1040	2.52	450 45.8	1050 107	10200 1040	2.96	528 53.9		16000 1630	3.65	652 66.5		16000 1630
87	34	0.650	171 17.5		4740 483	1.12	295 30.1		8390 855	1.22	321 32.8		8370 853	1.42	373 38.0	848 86.4	11800 1200	2.00	527 53.7	979 99.8	11700 1190	1.98	521 53.1		16000 1630	2.48	652 66.5	1250 127	16000 1630

注) 1. 許容出力トルク

許容出力トルクは、出力軸における平均負荷トルクの許容値を示します。

許容入力容量は、許容出力トルク 100%時の所用入力容量です。この値はサイクロ減速機の効率を考慮しています。

2. 定格出力トルク

定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。

3. GD²GD²の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

全容量域において負荷時間率 50% ED（10 分サイクル）以下の使用となります。

入力回転数 1000r/min

負荷時間率：50% ED（10 分サイクル）以下の使用となります。

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																			
		6065				6075				6095				6105				6125			
		許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
		(kW)				(kW)				(kW)				(kW)				(kW)			
11	91	0.220	22.0 2.24	30.0 3.06	1180 120	0.377	37.7 3.84	51.0 5.20	1770 180	1.17	117 11.9	187 19.1	3340 340	2.32	232 23.6	305 31.1	5400 550	4.57	456 46.5	526 53.6	7270 741
15	67	0.220	30.0 3.06			0.377	51.4 5.24			1.07	146 14.9			2.11	287 29.3			3.83	521 53.1	592 60.3	8100 826
21	48	0.154	29.4 3.00			0.330	57.8 5.89	60.0 6.12		0.801	153 15.6	200 20.4		1.53	292 29.8	300 30.6		3.24	618 63.0	630 64.2	9000 917
29	34	0.112	29.5 3.01			0.235	55.5 5.66			0.671	177 18.0			1.11	292 29.8			2.35	619 63.1		9810 1000

入力回転数 1500r/min

負荷時間率：50% ED（10分サイクル）以下の使用となります。

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番																			
		6065				6075				6095				6105				6125			
		許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
		(kW)				(kW)				(kW)				(kW)				(kW)			
11	136	0.286	19.0 1.94	30.0 3.06	1180 120	0.400	26.7 2.72	51.0 5.20	1660 169	1.40	93.3 9.51	187 19.1	3340 340	2.75	183 18.7	305 31.1	5070 517	5.18	345 35.2	526 53.6	6410 653
15	100	0.286	26.0 2.65			0.400	36.4 3.71	62.0 6.12	1750 178	1.35	123 12.5	200 20.4		2.75	250 25.5	350 35.6	5100 520	5.18	471 48.0	592 60.3	7060 720
21	71	0.206	26.2 2.67			0.400	50.9 5.19	60.0 6.12	1770 180	1.05	133 13.6	200 20.4		2.02	257 26.2	300 30.6	5400 550	4.30	547 55.8	630 64.2	7860 801
29	52	0.149	26.2 2.67			0.260	45.7 4.66			0.68	120 12.2			1.38	242 24.7			3.00	527 53.7		8670 884

GD² の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

選定表 2

ローバックラッシュ

入力回転数 2000r/min

許容最高入力回転数：4000r/min

負荷時間率：50% ED（10分サイクル）以下の使用となります。

表 10 定格表

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番															
		6065				6075				6095				6105			
		許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
		(kW)				(kW)				(kW)				(kW)			
11	182	0.350	17.5 1.78		1100 112	0.489	24.4 2.49	51.0 5.20	1510 154	1.71	85.5 8.72	187 19.1	3150 321	3.36	168 17.1	305 31.1	4600 469
15	133	0.350	23.8 2.43	30.0		0.489	33.4 3.40		1590 162	1.65	113 11.5		3140 320	3.36	230 23.4		5030 513
21	95	0.252	24.0 2.45	30.6	1180 120	0.489	46.7 4.76	60.0 6.12	1670 170	1.28	123 12.5	200 20.4	3180 324	2.47	235 24.0	300 30.6	5160 526
29	69	0.182	23.9 2.44			0.318	41.9 4.27		1690 172	0.985	129 13.2		3330 339	1.69	223 22.7		5150 525

ローバックラッシュ

入力回転数 3000r/min

許容最高入力回転数：4000r/min

負荷時間率：50% ED（10分サイクル）以下の使用となります。

表 11 定格表

減速比	出力 回転数 (r/min)	枠 番															
		6065				6075				6095				6105			
		許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)	許容 入力容量	許容 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	定格 出力トルク (上段 N・m) (下段 kgf・m)	低軸許容 ラジアル荷重 (上段 N) (下段 kgf)
		(kW)				(kW)				(kW)				(kW)			
11	273	0.465	15.5 1.58		960 97.9	0.650	21.7 2.21	51.0 5.20	1320 135	2.27	75.7 7.72	187 19.1	2750 280	4.47	149 15.2	305 31.1	4020 410
15	200	0.465	21.1 2.15	30.0		0.650	29.5 3.01		1390 142	2.19	100 10.2		2740 279	4.47	203 20.7		4390 448
21	143	0.335	21.3 2.17	30.6	1180 120	0.650	41.3 4.21	60.0 6.12	1460 149	1.71	109 11.1	200 20.4	2780 283	3.28	209 21.3	300 30.6	4500 459
29	103	0.242	21.3 2.17			0.422	37.1 3.78		1470 150	1.11	97.0 9.89		3000 306	2.24	197 20.1		4500 459

注) 1. 許容出力トルク

許容出力トルクは、出力軸における平均負荷トルクの許容値を示します。

許容入力容量は、許容出力トルク 100%時の所用入力容量です。この値はサイクロ減速機の効率を考慮しています。

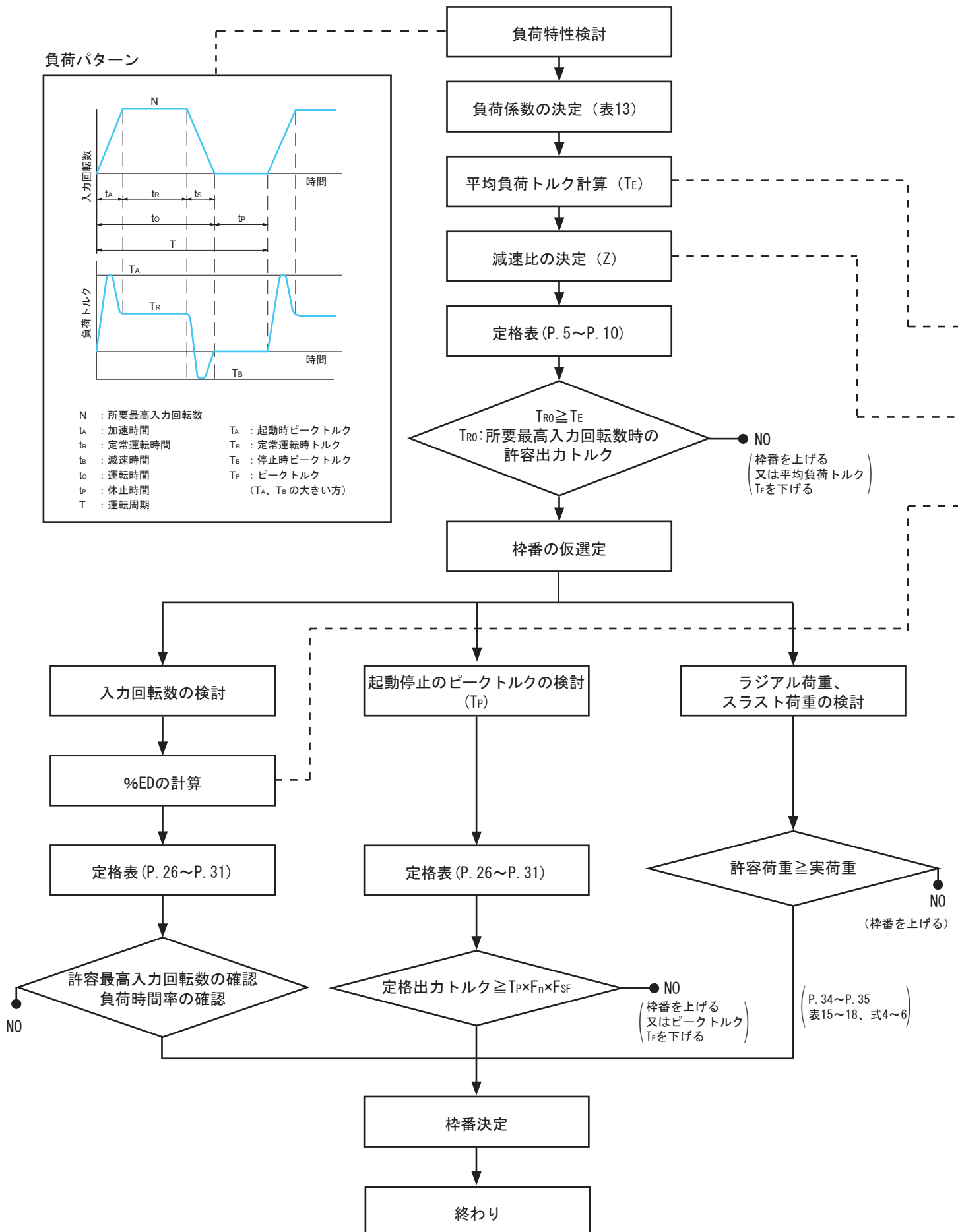
2. 定格出力トルク

定格出力トルクは、サイクロ減速機の機械定格を示しており、通常の起動、停止時に出力軸にかかるピークトルクの許容値を示します。

3. GD²GD²の値は対応サーボモータ軸径により変わりますので詳細は表 19、20 をご参照ください。

選定手順

1. 選定のフローチャート及び計算式



選定手順

表 12 Fn 始動頻度係数

始動頻度	係 数
1 ~ 2 回 /min	1.0
3 ~ 5 回 /min	1.1
6 ~ 9 回 /min	1.2

※始動頻度が上記以外の場合は別途ご照会下さい。

表 13 F_{SF} 負荷係数

負荷条件	U (均一荷重)	M (軽衝撃)	H (重衝撃)
運転時間			
～ 10 時間 / 日	1.0	1.2	1.5
24 時間 / 日	1.2	1.35	1.6

表 14 機械別負荷性質表

搬送・物流装置 コンベヤ (均一荷重) エプロン・アセンブリ・ ベルト・バケット・ チェーン・オープン・ スクリュ コンベヤ (重荷重・変動送り) エプロン・アセンブリ・ ベルト・バケット 仕分け装置 AGV	U M M M	金属加工機械 ネジ立盤 パンチプレス (ギヤ駆動) プレス ベンディングマシン ATC 一般工作機	H H H M M *
ロボット周辺装置 スライダ ポジショナー	M M	印刷機 繊維・紡績 バッチャ・カレンダー・カード 乾燥機・ドライヤ・染色機 マングル・ナッパ・パッド スラッシャ・ソーバ・ワインダ 紡糸機・幅出機・洗布機 布仕上機 (洗布機・パッド・幅出機・ ドライヤー・カレンダーなど)	* M

* 印及び表中に記載されていない機械については別途ご照会ください。

● 平均負荷トルク

$$TE = \left(\frac{\frac{1}{2} \cdot TA^{10/3} \cdot t_A + TR^{10/3} \cdot t_R + \frac{1}{2} \cdot TB^{10/3} \cdot t_B}{\frac{1}{2} \cdot t_A + t_R + \frac{1}{2} \cdot t_B} \right)^{0.3} \dots\dots\dots (式 1)$$

● 減速比

$$Z = \left(\frac{\text{所要出力回転数}}{\text{所要最高入力回転数}} \right) \dots\dots\dots (式 2)$$

● %ED

$$\%ED = \frac{t_o}{T} \times 100 \dots\dots\dots (式 3)$$

%ED を計算する場合の最長運転周期は 10 分です。これを越える場合には T=10(分) として計算してください。

2. 選定例

<用途> 搬送台車駆動用、ローバックラッシュ仕様

<仕様> T_A : 起動時ピークトルク 80Nm
T_R : 定常運転時トルク 7Nm
T_B : 停止時ピークトルク 50Nm

n : 所要出力回転数 69r/min
t_A : 加速時間 0.5sec
t_R : 定常運転時間 6.5sec
t_B : 減速時間 1.0sec
t_O : 運転時間 8.0sec
t_P : 休止時間 8.0sec
T : 運転周期 16.0sec

低速軸中央にラジアル荷重 2000N

サーボモータ定格回転数 2000r/min、運転時間 10 時間 / 日

<計算> ● 負荷係数の決定

Fn=1.1 F_{SF}=1.0 (表 12 ~ 14)

● 平均負荷トルクの計算

$$TE = \left(\frac{\frac{1}{2} \times 80^{10/3} \times 0.5 + 7^{10/3} \times 6.5 + \frac{1}{2} \times 50^{10/3} \times 1}{\frac{1}{2} \times 0.5 + 6.5 + \frac{1}{2} \times 1.0} \right)^{0.3} = 32.4 \text{ N} \cdot \text{m} \dots\dots\dots (式 1)$$

● 減速比の決定

$$Z = \left(\frac{69}{2000} \right) = \frac{1}{29} \dots\dots\dots (式 2)$$

● 所要最高入力回転数時の許容出力トルク

T_{RO}=41.9(N・m) > 32.4(N・m) → 枠番 6075-29 仮選定する (P.26 ~ 31)

● %ED の計算

$$\%ED = \frac{8}{16} \times 100 = 50\% \dots\dots\dots (式 3)$$

● 最高入力回転数のチェック

2000(r/min) at 50%ED < 4000(r/min) at 50%ED (P.26 ~ 31)

● 起動停止時のピークトルクのチェック

80(N・m) × 1.1 × 1.0 = 88(N・m) < $\frac{60N \cdot m(6075-29)}{200N \cdot m(6095-29)}$ (P.26 ~ 31)
は容量不足が適当

● 係数を考慮した低速軸許容ラジアル荷重

Pro=3330(N)、Lf=1.0、Cf=1.25、Fs=1.2

$$\frac{\text{Pro}}{\text{Lf} \times \text{Cf} \times \text{Fs}} = \frac{3330}{1.0 \times 1.25 \times 1.2} = 2220 \text{ (N)} > 2000 \text{ (N)} \text{ (表 15~18、式 4)}$$

以上の検討により 6095#-29 が選定されます。

許容ラジアル・スラスト荷重

サイクロ減速機にギヤやプーリを装着する場合は、ラジアル荷重・スラスト荷重が許容値を超えない範囲でご使用ください。

低速軸ラジアル荷重・スラスト荷重

低速のラジアル荷重・スラスト荷重は、次式（4～6）に従って確認をしてください。

ラジアル荷重 Pr	$Pr = \frac{T_l}{R} \leq \frac{Pro}{L_f \cdot C_f \cdot F_s} \text{ [N} \cdot \text{kgf]} \dots\dots\dots (式 4)$	Pr : 実ラジアル荷重 [N・kgf] T_l : 減速機の低速軸における実伝達トルク [N・m, kgf・m] R : スプロケット、歯車、プーリ等のピッチ円半径 [m] Pro : 許容ラジアル荷重（定格表参照）[N・kgf]
スラスト荷重 Pa	$Pa \leq \frac{Pao}{C_f \cdot F_s} \text{ [N} \cdot \text{kgf]} \dots\dots\dots (式 5)$	Pa : 実スラスト荷重 [N・kgf] Pao : 許容スラスト荷重 [N・kgf]（表 18）
ラジアル荷重と スラスト荷重が 共存する場合	$\left(\frac{Pr \cdot L_f}{Pro} + \frac{Pa}{Pao} \right) \cdot C_f \cdot F_s \leq 1 \dots\dots\dots (式 6)$	L_f : 荷重位置係数（表 17） C_f : 連結係数（表 15） F_s : 衝撃係数（表 16）

表 15 連結係数 C_f

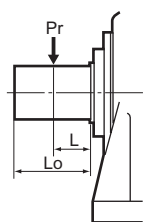
連結方式	C_f
チェーン	1
歯 車	1.25
V ベルト	1.5

表 16 衝撃係数 F_s

衝撃の程度	F_s
衝撃がほとんどない場合	1
衝撃がややある場合	1~1.2
激しい衝撃を伴う場合	1.4~1.6

表 17 低速軸ラジアル荷重位置係数 L_f

Lmm 枠 番	~5	10	15	20	25	30	35	40	45	50	60	70	80	90
6060、6065	0.83	0.94	1.19	1.56	—	—	—	—	—	—	—	—	—	—
6070、6075	0.82	0.91	1.00	1.29	1.59	1.88	—	—	—	—	—	—	—	—
6080、6085	0.81	0.87	0.94	1.03	1.28	1.54	1.80	—	—	—	—	—	—	—
6090、6095	0.86	0.92	0.97	1.13	1.38	1.64	1.90	—	—	—	—	—	—	—
6100、6105	0.86	0.92	0.97	1.13	1.38	1.64	1.90	—	—	—	—	—	—	—
6110、6115	0.78	0.84	0.90	0.96	1.02	1.08	1.19	1.36	1.53	—	—	—	—	—
6120、6125	—	0.82	0.87	0.92	0.97	1.08	1.25	1.42	1.59	1.76	—	—	—	—
6130、6135	—	—	0.83	0.87	0.92	0.96	1.00	1.13	1.25	1.38	1.63	1.88	—	—
6140、6145	—	—	—	0.66	0.73	0.80	0.87	0.93	1.00	1.10	1.30	1.50	1.70	1.90



$L = L_0/2$ の時は
 $L_f = 1$ です

許容ラジアル・スラスト荷重

表 18 低速軸許容スラスト荷重 Pao (上段 : N/ 下段 : kgf)

(Cf、Lf、Fs=1 の場合)

出力回転数 r/min 枠 番	~10	15	20	25	30	35	40	50	60	80	100	125	150	200	250	300
6060、6065	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	294 30	— —	— —
6070、6075	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80	785 80
6090、6095	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100	981 100
6100、6105	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150	1470 150
6120、6125	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2940 300	2770 282	2500 255	2390 244
6130、6135	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400	3920 400
6140、6145	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5400 550	5230 533	4860 495	4560 465	4370 445	3850 392	3670 374	3450 352

表 17、18 の中間値の詳細は補間法を用いて算出してください。

「中間値補間法算出例」

ラジアル荷重位置係数

$$\text{枠番 6075 } L = 18\text{mm の低速軸ラジアル荷重位置係数は } 1.00 + \frac{1.29-1.00}{20-15} \times (18-15)=1.17$$

許容スラスト荷重

$$\text{枠番 6125 出力回転数 180r/min の低速軸許容スラスト荷重は } 2770 + \frac{2940-2770}{200-150} \times (200-180)=2838 \text{ N}$$

GD² (高速軸換算)

サーボモータ用サイクロ減速機の GD² は、枠番、減速比及びご使用になるサーボモータ軸径の組合せにより異なります。
サーボモータ用サイクロ減速機の GD² は、以下の GD₁² と GD₂² の和で算出されます。

$$GD^2 = GD_1^2 + GD_2^2 \text{ [kgf} \cdot \text{m}^2] \dots\dots \text{(式 7)}$$

GD² : サーボモータ用サイクロ減速機の GD² [kgf・m²]

GD₁² : 枠番、減速比により決定される GD² [kgf・m²]

GD₂² : ご使用になるサーボモータ軸径により決定される GD² [kgf・m²]

表 19 GD₁² : 枠番、減速比により決定される GD² (× 10⁻⁴kgf・m²)

減速比 枠番	6	11	15	17	21	29	43	59	87
6060 6065		0.449	0.407	0.396	0.378	0.361	0.351		
6070 6075	0.682	0.454	0.409	0.398	0.379	0.362	0.351	0.346	
6090 6095	3.82	2.37	2.42	2.12	1.61	1.30	0.993	0.723	0.712
6100 6105	3.07	1.36	1.28	0.897	1.03	0.651	0.573	0.528	0.511
6120 6125	12.4	6.24	6.46	4.82	5.56	3.63	3.30	3.15	3.04
6130 6135	34.3	17.3	13.2	12.1	10.0	8.63	7.84	7.64	7.40
6140 6145	37.7	18.2	13.3	11.8	10.1	8.63	7.84	7.64	7.40

注) GD² の値をイナーシャ (kgf・m sec²) に換算する場合には、4g(4 × 9.8m/sec²) で除してください。

表 20 GD₂² : サーボモータ軸径により決定される GD² (× 10⁻⁴kgf・m²)

軸径 枠番	φ 11	φ 14	φ 16	φ 19	φ 22	φ 24	φ 28	φ 32	φ 35
6060 6065	0.484	0.423							
6070 6075	0.487	0.426	0.471						
6090 6095	0.594	0.534	0.579	3.98	4.20	4.20			
6100 6105	0.604	0.543	0.589	3.99	4.21	4.21	9.23		11.6
6120 6125	1.98	1.88	1.97	4.90	5.12	5.04	10.2	12.5	12.6
6130 6135									13.8
6140 6145									13.8

注) GD² の値をイナーシャ (kgf・m sec²) に換算する場合には、4g(4 × 9.8m/sec²) で除してください。

<計算例>

サーボモータ用サイクロ減速機枠番 6065#、減速比 1/11、
使用サーボモータ軸径 φ 11 の場合

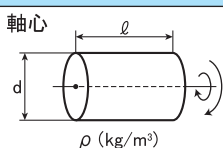
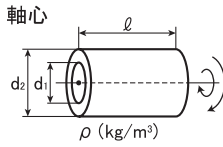
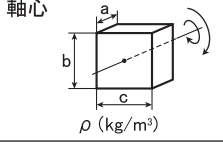
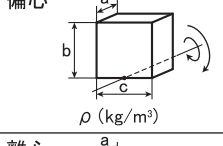
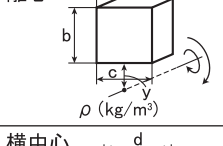
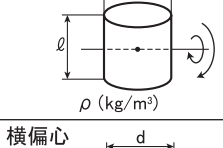
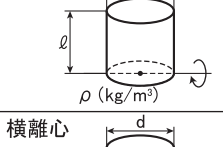
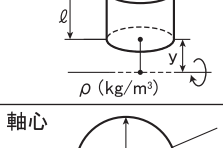
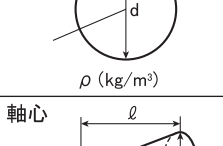
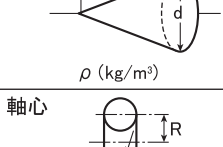
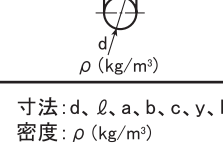
GD₁²=0.449 (表 19)

GD₂²=0.484 (表 20)

GD² =GD₁²+GD₂²=0.449+0.484
=0.933(×10⁻⁴kgf・m²) (式 7)

慣性モーメント・GD²の求め方

●慣性モーメント・GD²の求め方

回転軸の位置	形 状	質 量 M (kg)	慣性モーメント J (kg・m ²)	GD ² GD ² (kgf・m ²)
軸心 	円柱	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{32} \cdot \pi \cdot d^4 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{8} \cdot \pi \cdot d^4 \cdot l \cdot \rho$
軸心 	円筒	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot (d_1^2 - d_2^2) \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{32} \cdot \pi \cdot (d_1^4 - d_2^4) \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{8} \cdot \pi \cdot (d_1^4 - d_2^4) \cdot l \cdot \rho$
軸心 	四角	$a \cdot b \cdot c \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{12} \cdot (b^2 + c^2) \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{3} \cdot (b^2 + c^2) \cdot \rho$
偏心 	四角	$a \cdot b \cdot c \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{12} \cdot (4b^2 + c^2) \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{3} \cdot (4b^2 + c^2) \cdot \rho$
離心 	四角	$a \cdot b \cdot c \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{12} \cdot (4b^2 + c^2 + 12b \cdot y + 12y^2) \cdot \rho$	$\frac{a \cdot b \cdot c}{3} \cdot (4b^2 + c^2 + 12b \cdot y + 12y^2) \cdot \rho$
横中心 	円柱	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{192} \cdot (4l^2 + 3d^2) \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{48} \cdot (4l^2 + 3d^2) \cdot \rho$
横偏心 	円柱	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{192} \cdot (16l^2 + 3d^2) \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{48} \cdot (16l^2 + 3d^2) \cdot \rho$
横離心 	円柱	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{192} \cdot (16l^2 + 3d^2 + 48y \cdot l + 48y^2) \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{48} \cdot (16l^2 + 3d^2 + 48y \cdot l + 48y^2) \cdot \rho$
軸心 	球	$\frac{1}{6} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot \rho$	$\frac{1}{60} \cdot \pi \cdot d^5 \cdot \rho$	$\frac{1}{15} \cdot \pi \cdot d^5 \cdot \rho$
軸心 	円錐	$\frac{1}{12} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{160} \cdot \pi \cdot d^4 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{1}{40} \cdot \pi \cdot d^4 \cdot l \cdot \rho$
軸心 	トーラス	$\frac{1}{2} \cdot \pi^2 \cdot R \cdot d^2 \cdot \rho$	$\frac{\pi^2 \cdot R \cdot d^2}{8} \cdot (4R^2 + \frac{3d^2}{4}) \cdot \rho$	$\frac{\pi^2 \cdot R \cdot d^2}{2} \cdot (4R^2 + \frac{3d^2}{4}) \cdot \rho$

寸法: d、ℓ、a、b、c、y、R (m)
密度: ρ (kg/m³)

慣性モーメントと負荷トルク、加速トルクの計算式

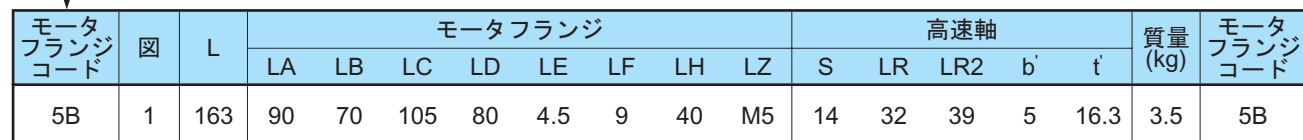
●慣性モーメントと負荷トルク、加速トルクの計算式

仕 様	図	負荷の慣性モーメント $J(\text{kg} \cdot \text{m}^2)$	減速機出力軸の負荷トルク $T(\text{N} \cdot \text{m})$	減速機出力軸の加速トルク $T_s(\text{N} \cdot \text{m})$	出力回転数と速度の関係 $N(\text{r/min})$
直線運動する 物体		$M(\frac{P}{2\pi})^2 + J_B$ M : 負荷質量(kg) P : ボールネジピッチ(m) J_B : ボールネジのイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)	$\frac{P}{2\pi}(\mu \cdot M \cdot g + F)$ μ : ボールネジ摩擦係数 g : 重力加速度(9.8m/sec^2) F : 外力(N)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) N : 回転数(r/min) t_a : 加速時間(sec)	$\frac{V}{P}$ V : 速度(m/min) P : ボールネジピッチ(m)
物体をプーリで 巻き上げる		$\frac{M_1 \cdot D^2}{8} + \frac{M_2 \cdot D^2}{4}$ M_1 : 円筒の質量(kg) M_2 : 吊下げ物体の質量(kg) D : ドラムの直径(m) $J = J_1 + J_2$ J_1 : ドラムのイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) J_2 : 物体のイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)	$F \cdot \frac{D}{2}$ F : 外部荷重(N) = $M_2 \cdot g$ g : 重力加速度(9.8m/sec^2)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) N : 回転数(r/min) t_a : 加速時間(sec)	$\frac{V}{\pi \cdot D}$ V : 速度(m/min) D : ドラム直径(m)
ラック/ピニオン で移動		$\frac{M \cdot D^2}{4}$ M : ラック質量(kg) D : ピニオンPCD(m)	$F \cdot \frac{D}{2} + F_l$ F : 外力(N) g : 重力加速度(9.8m/sec^2) F_l : 噛合損失(N·m)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) N : 回転数(r/min) t_a : 加速時間(sec)	$\frac{V}{R}$ V : 速度(m/min) $R = \pi \cdot dp \text{ or } Zp \cdot Lp$ dp : P, C, D(m) Zp : 歯数 Lp : ピッチ
ベルトコンベア で移動		$\frac{M_1 \cdot D_1^2}{8} + \frac{M_2 \cdot D_2^2}{8} + \frac{D_1^2}{D_2^2} \cdot \frac{M_3 \cdot D_1^2}{4} + \frac{M_4 \cdot D_1^2}{4}$ M_1 : 円筒1の質量(kg) M_2 : 円筒2の質量(kg) M_3 : 物体の質量(kg) M_4 : ベルトの質量(kg) D_1 : 円筒1の直径(m) D_2 : 円筒2の直径(m) $J = J_1 + J_2 + J_3 + J_4$ J_1 : 円筒1のイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) J_2 : 円筒2のイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) J_3 : 物体のイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) J_4 : ベルトのイナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)	$\frac{1}{2} D(F + \mu \cdot M_3 \cdot g)$ F : 外力(N) g : 重力加速度(9.8m/sec^2)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) N : 回転数(r/min) t_a : 加速時間(sec)	$\frac{V}{D_1}$ V : 速度(m/min) D_1 : 円筒1の直径(m)
ロールフィード で移動		$J_1 + (\frac{D_1}{D_2})^2 \cdot J_2 + \frac{M \cdot D_1^2}{4}$ D_1 : ロール1の直径(m) D_2 : ロール2の直径(m) M : ワークの等価質量(kg)	$\frac{D(F + N \cdot \mu_1 + M \cdot g \cdot \mu_2)}{2}$ F : 張力(N) g : 重力加速度(9.8m/sec^2) N : 加圧力(N)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ($\text{kg} \cdot \text{m}^2$) N : 回転数(r/min) t_a : 加速時間(sec)	$\frac{N}{\pi \cdot D_1}$ V : 速度(m/min) D_1 : ロール直径(m)

- 1.各駆動部について付属機器あれば、イナーシャを算出し、加算してください。
- 2.各要素について必要であれば摩擦力を計算、減速機出力軸での摩擦トルクに換算してください。
- 3.各要素について必要であれば外力を計算、減速機出力軸での外力トルクに換算してください。

MEMO

スタンダードシリーズ
LB シリーズ

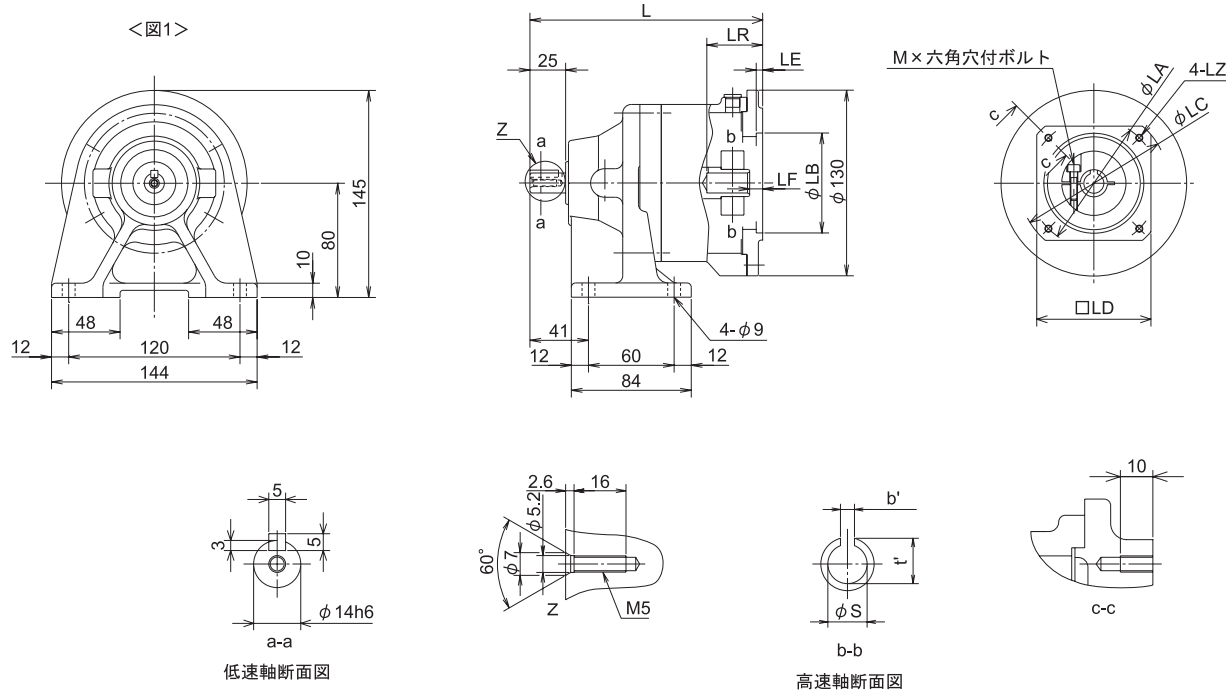


- | | | |
|---|---|--------------------------------|
| ● 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。 | ● キー及びキー溝..... JIS B-1301 ⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。 | ● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒 |
| ● 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。 | ● LR2 寸法..... 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。 | ● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。 |
| ● LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。 | ● 潤滑方式..... グリース潤滑 | ● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。 |
| ● LB シリーズは枠番 6065 のみ製作いたします。 | | |

寸法図

取付方法 脚取付
 枠番 606□
 【モータ軸 キーレスタイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNHX-606□ -

枠番 0 または 5

ローバックラッシ: LB
 スタンダード : 空欄

モータフランジコード

バックラッシ

減速比

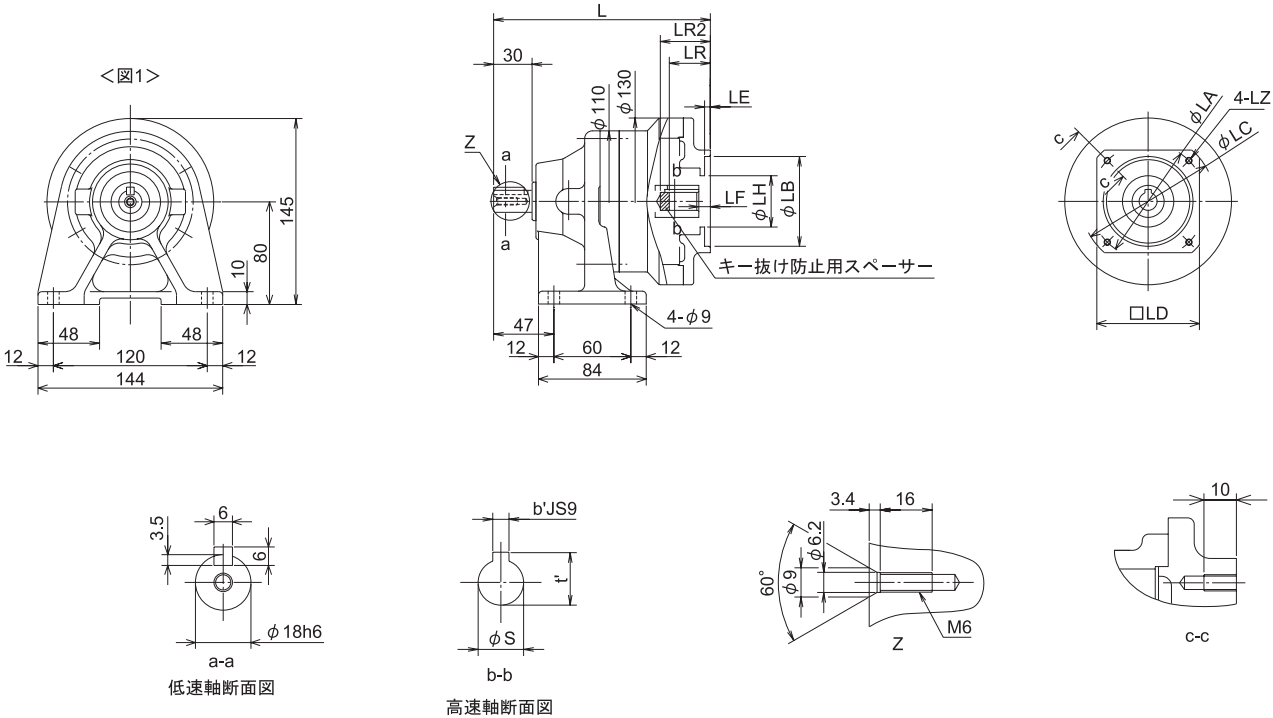
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ							高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LZ	S	LR	b'	t'	M		
8B	1	163	90	70	105	80	4.5	9	M5	14	39	5	16.3	M5	3.5	8B

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401₋₁₉₇₆ "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301₋₁₉₇₆ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケン黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401₋₁₉₇₆ "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401₋₁₉₇₆ "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6065 のみ製作いたします。

寸法図

取付方法 脚取付
枠番 607□
【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ
LB シリーズ



形式記号 CNHX-607□ - 枠番 0または5 モータフランジコード パックラッシ — 減速比
ローバックラッシ : LB
スタンダード : 空欄

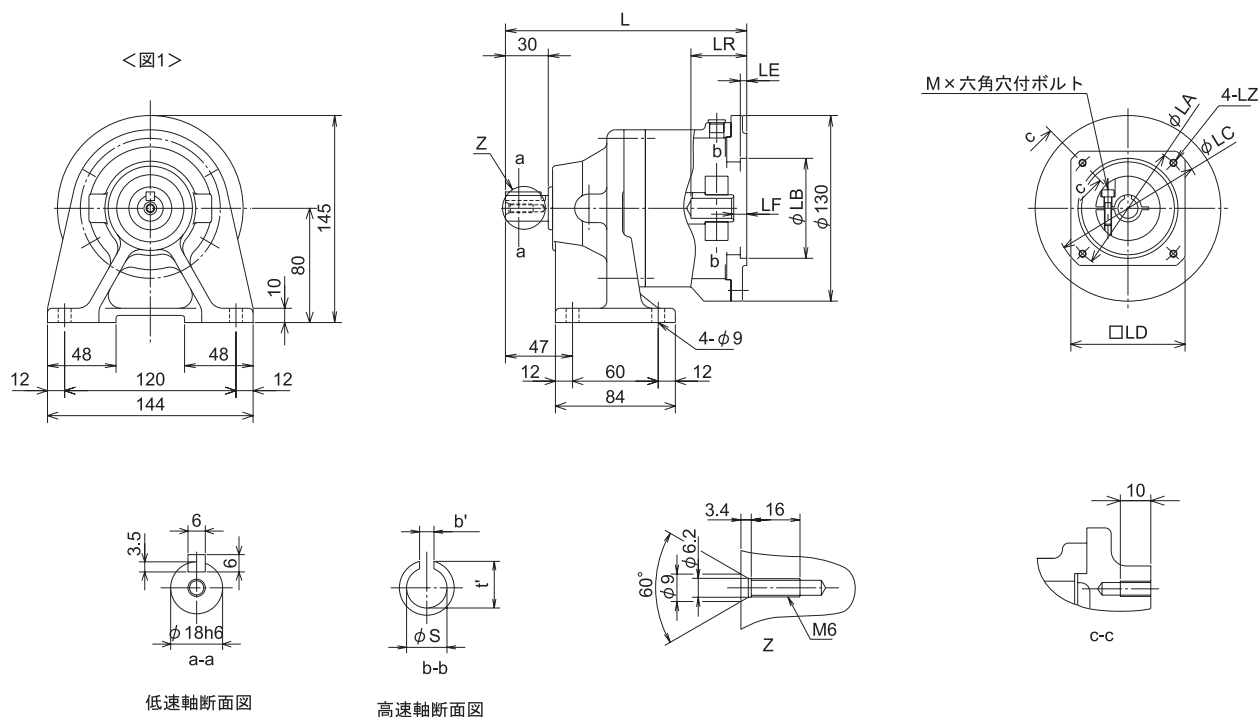
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ								高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LH	LZ	S	LR	LR2	b'	t'		
5B	1	169	90	70	105	80	4.5	9	40	M5	14	32	39	5	16.3	3.5	5B

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "h6" です。
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "F7" です。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "H8" です。
- LB シリーズは枠番 6075 のみ製作いたします。
- キー及びキー溝 JIS B-1301-1976 平行キーに依っています。
- LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

寸法図

取付方法 脚取付
 枠番 607□
 【モータ軸 キーレスタイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNHX-607□ -

枠番 0 または 5

ローバックラッシュ: LB
 スタンダード : 空欄

モータフランジコード

バックラッシュ — 減速比

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ							高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LZ	S	LR	b'	t'	M		
8B	1	169	90	70	105	80	4.5	9	M5	14	39	5	16.3	M5	3.5	8B

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301¹⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6075 のみ製作いたします。

寸法図

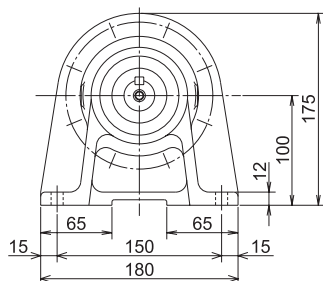
取付方法 脚取付

枠番 609□

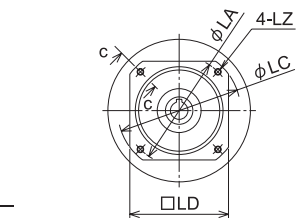
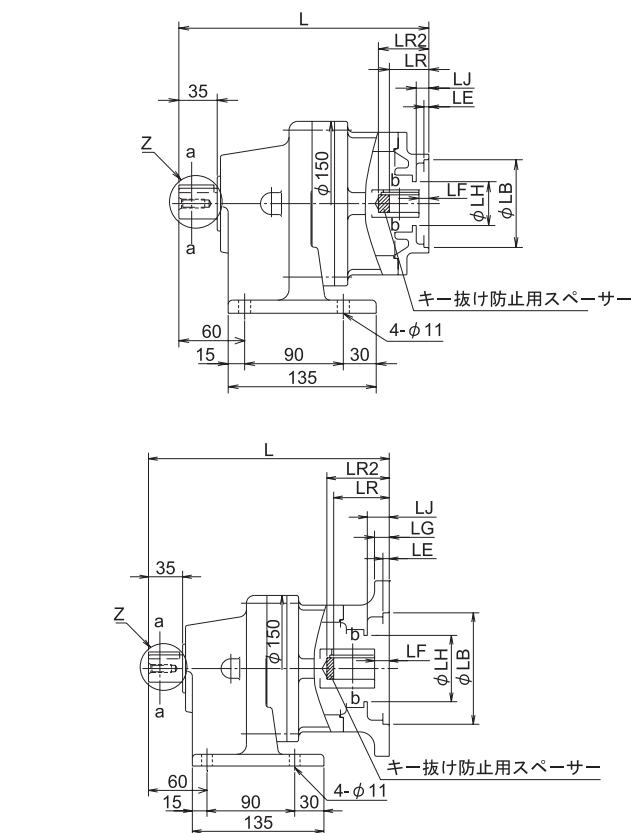
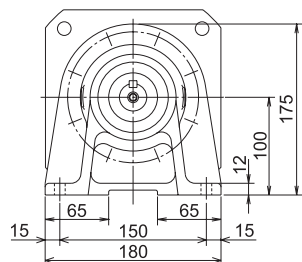
【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ
LB シリーズ

<図1>

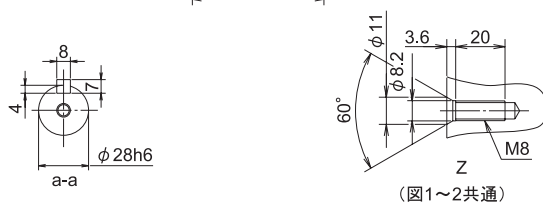
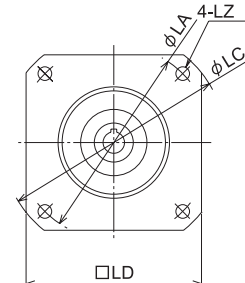
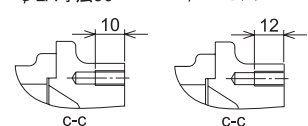
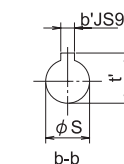


<図2>



φ LA寸法90

φ LA寸法100

低速軸断面図
(図1~2共通)高速軸断面図
(図1~2共通)

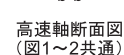
形式記号 CNHX-609□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシュ - 減速比

ローバックラッシュ: LB
スタンダード : 空欄

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ											高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	LR2	b'	t'			
5B	1	221	90	70	105	80	4.5	9	-	40	4.5	M5	14	32	39	5	16.3	11.0	5B	
5E	1	228	100	80	112	90	4.5	9	-	40	11.5	M6	16	36	46	5	18.3	11.0	5E	
5K	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	19	59	-	5	21.3	11.0	5K	
5L	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	22	59	-	6	24.8	11.0	5L	
5P	2	242	145	110	170	135	6.5	8	12	108	6.5	φ 9	24	58	-	8	27.3	11.0	5P	
5S	2	247	200	114.3	230	180	6.5	15	15	68	22.5	φ 14	22	57	64	6	24.8	13.0	5S	

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "h6" です。
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "F7" です。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "H8" です。
- LB シリーズは枠番 6095 のみ製作いたします。
- キー及びキー溝 JIS B-1301:1976 平行キーに依っています。
- LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

スタンダードシリーズ
LB シリーズ



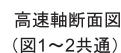
● 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。
● 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。
● LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。
● LB シリーズは枠番 6095 のみ製作いたします。

● キー及びキー溝..... JIS B-1301⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。
● 潤滑方式..... グリース潤滑

● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒
● サーボモータ取付ボルトはご用意いたします。
● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ
LB シリーズ



形式記号
CNHX-61

● 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。	● キー及びキー溝..... JIS B-1301 ⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。	● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒
● 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。	● LR2 寸法..... 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。	● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
● LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。	● 潤滑方式..... グリース潤滑	● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
● LB シリーズは枠番 6105 のみ製作いたします。		

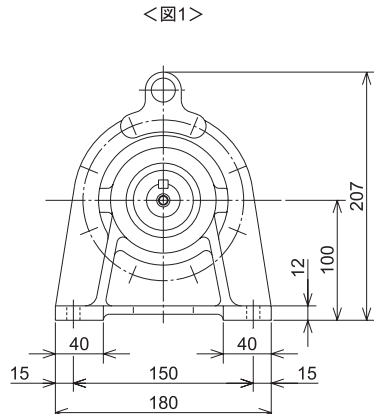
寸法図

取付方法 脚取付

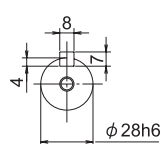
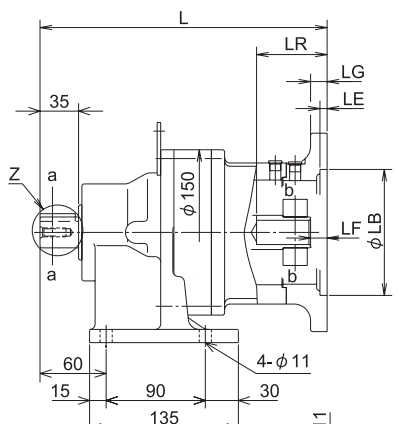
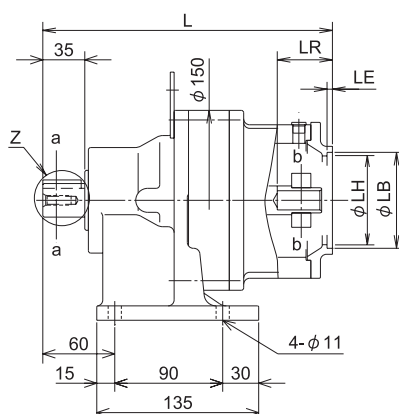
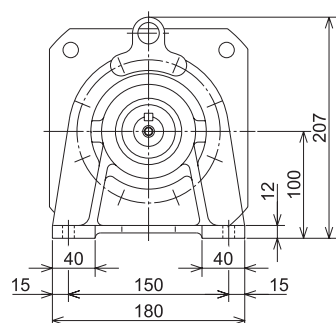
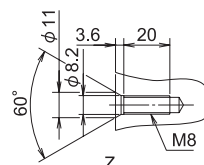
枠番 610□

【モータ軸 キーレスタイプ】

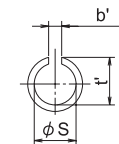
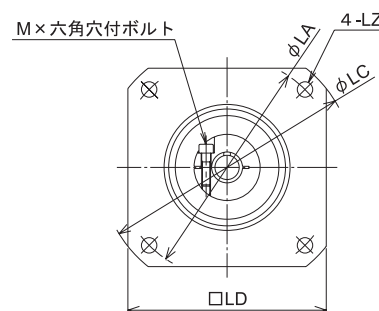
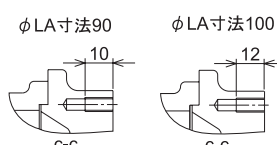
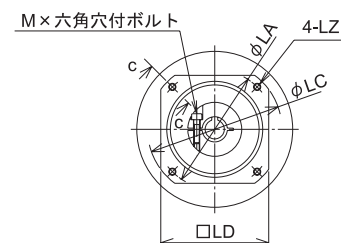
<図1>



<図2>

a-a
低速軸断面図
(図1~2共通)

(図1~2共通)

b-b
高速軸断面図
(図1~2共通)

形式記号 CNHX-610□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシュ - 減速比

ローバックラッシュ: LB
スタンダード: 空欄

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ									高速軸				軸止 ボルト M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LZ	S	LR	b'	t'			
8B	1	235	90	70	105	80	4.5	9	-	65	M5	14	39	5	16.3	M5	16.0	8B
8E	1	237	100	80	112	90	4.5	9	-	74	M6	16	41	5	18.3	M5	17.0	8E
8K	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	108	φ 9	19	59	5	21.3	M6	18.0	8K
8L	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	108	φ 9	22	59	6	24.8	M8	18.0	8L
8P	2	256	145	110	170	135	6.5	8	12	108	φ 9	24	58	8	27.3	M8	18.0	8P
8S	2	261	200	114.3	230	180	6.5	15	15	-	φ 14	22	64	6	24.8	M8	19.0	8S

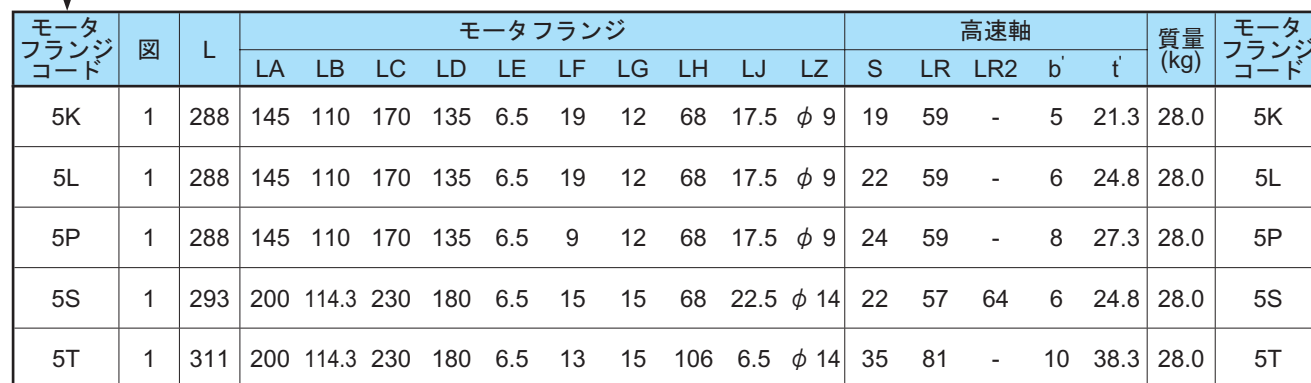
- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301-1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6105 のみ製作いたします。

【モータ軸 キー連結タイプ】

LB シリーズ



b-b
高速軸断面図

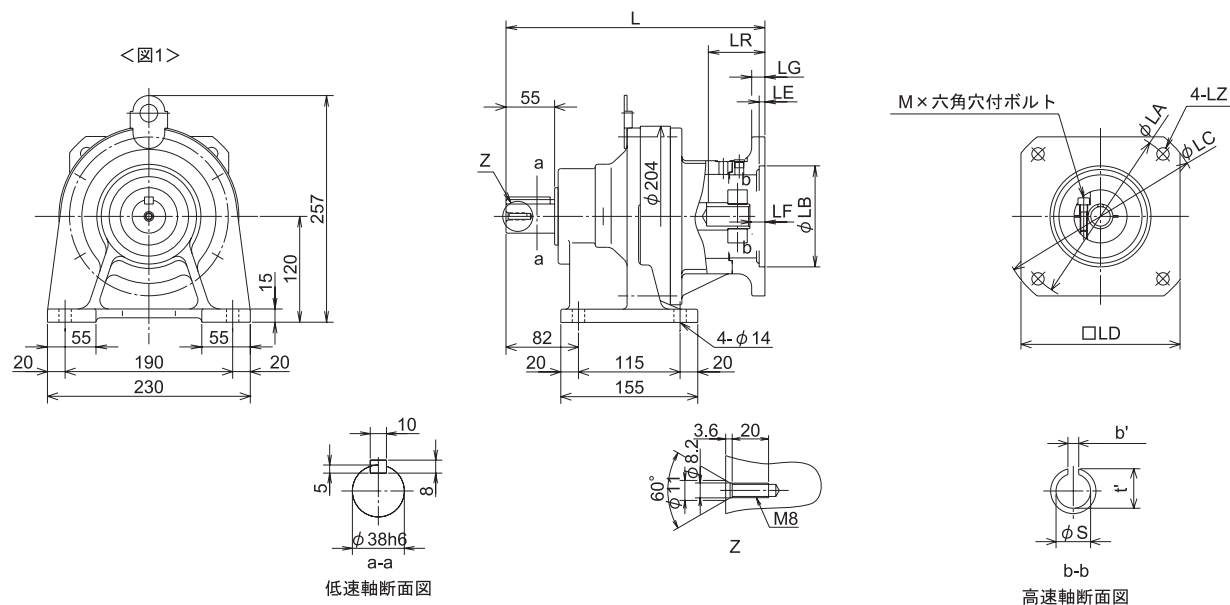


- | | | |
|---|---|--------------------------------|
| ● 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ “h6” です。 | ● キー及びキー溝..... JIS B-1301 ⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。 | ● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒 |
| ● 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ “F7” です。 | ● LR2 寸法..... 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。 | ● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。 |
| ● LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401 ⁻¹⁹⁷⁶ “H8” です。 | ● 潤滑方式..... グリース潤滑 | ● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。 |
| ● LB シリーズは枠番 6125 のみ製作いたします。 | | |

寸法図

取付方法 脚取付
 枠番 612□
 【モータ軸 キーレスタイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNHX-612□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比
 ローバックラッシ: LB
 スタンダード : 空欄

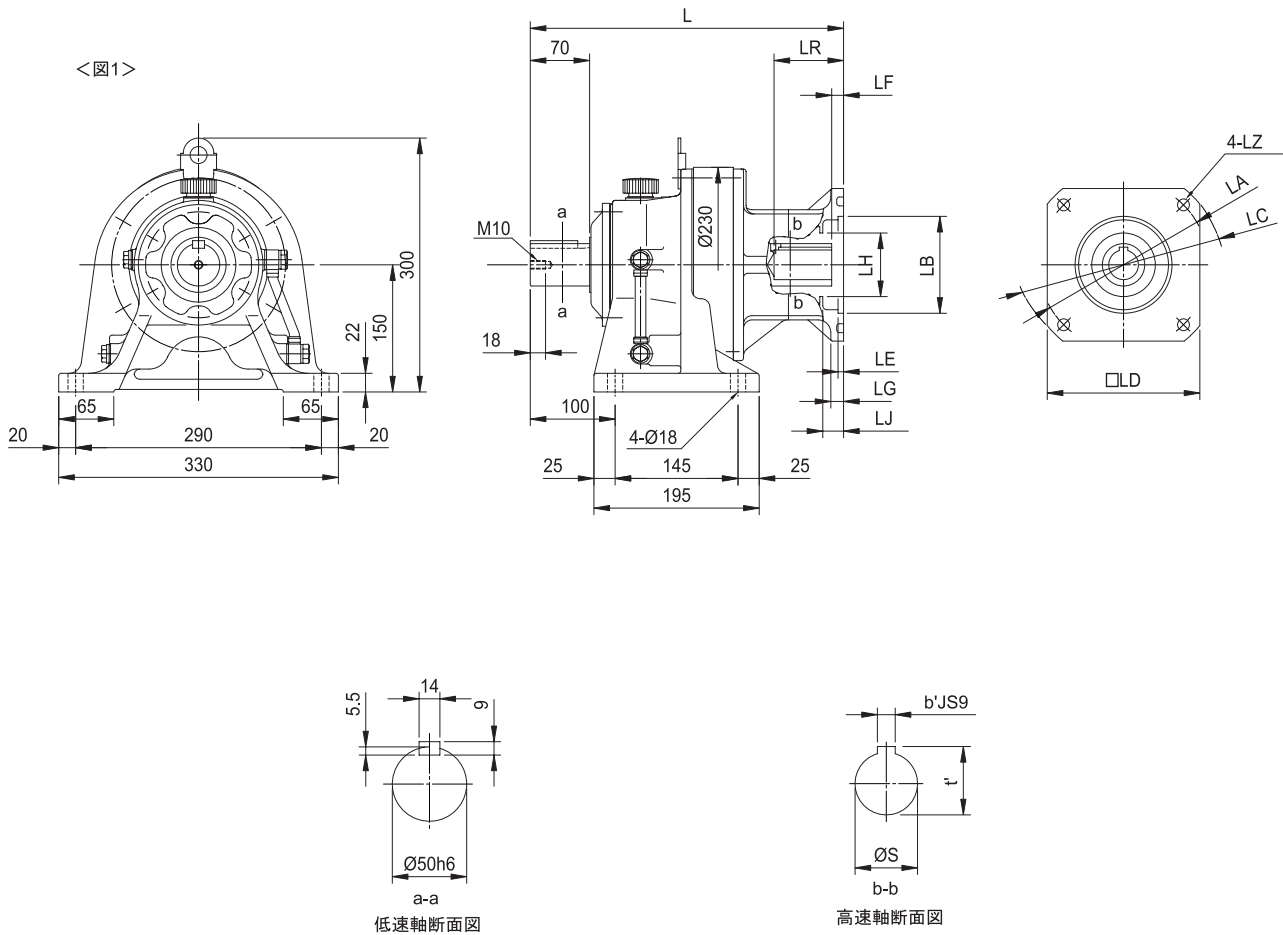
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ								高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LZ	S	LR	b'	t'	M		
8K	1	288	145	110	170	135	6.5	19	12	φ 9	19	59	5	21.3	M6	27.0	8K
8L	1	288	145	110	170	135	6.5	19	12	φ 9	22	59	6	24.8	M8	27.0	8L
8P	1	288	145	110	170	135	6.5	9	12	φ 9	24	59	8	27.3	M8	27.0	8P
8S	1	293	200	114.3	230	180	6.5	15	15	φ 14	22	64	6	24.8	M8	28.0	8S
8T	1	321	200	114.3	230	180	6.5	13	15	φ 14	35	81	10	38.3	M10	30.0	8T

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "H6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301¹⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケン黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6125 のみ製作いたします。

寸法図

取付方法 脚取付
枠番 613□
【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ



形式記号
CHHX-613□ -5T— 減速比

枠番
0 または 5

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ										高速軸				質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	b'	t'		
5T	1	370	200	114.3	230	180	6.5	14	15	75	24.5	φ 14	35	82	10	38.3	50.0	5T

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401₁₉₇₆ "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301₁₉₇₆ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401₁₉₇₆ "F7" です。
- 潤滑方式 油浴式潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

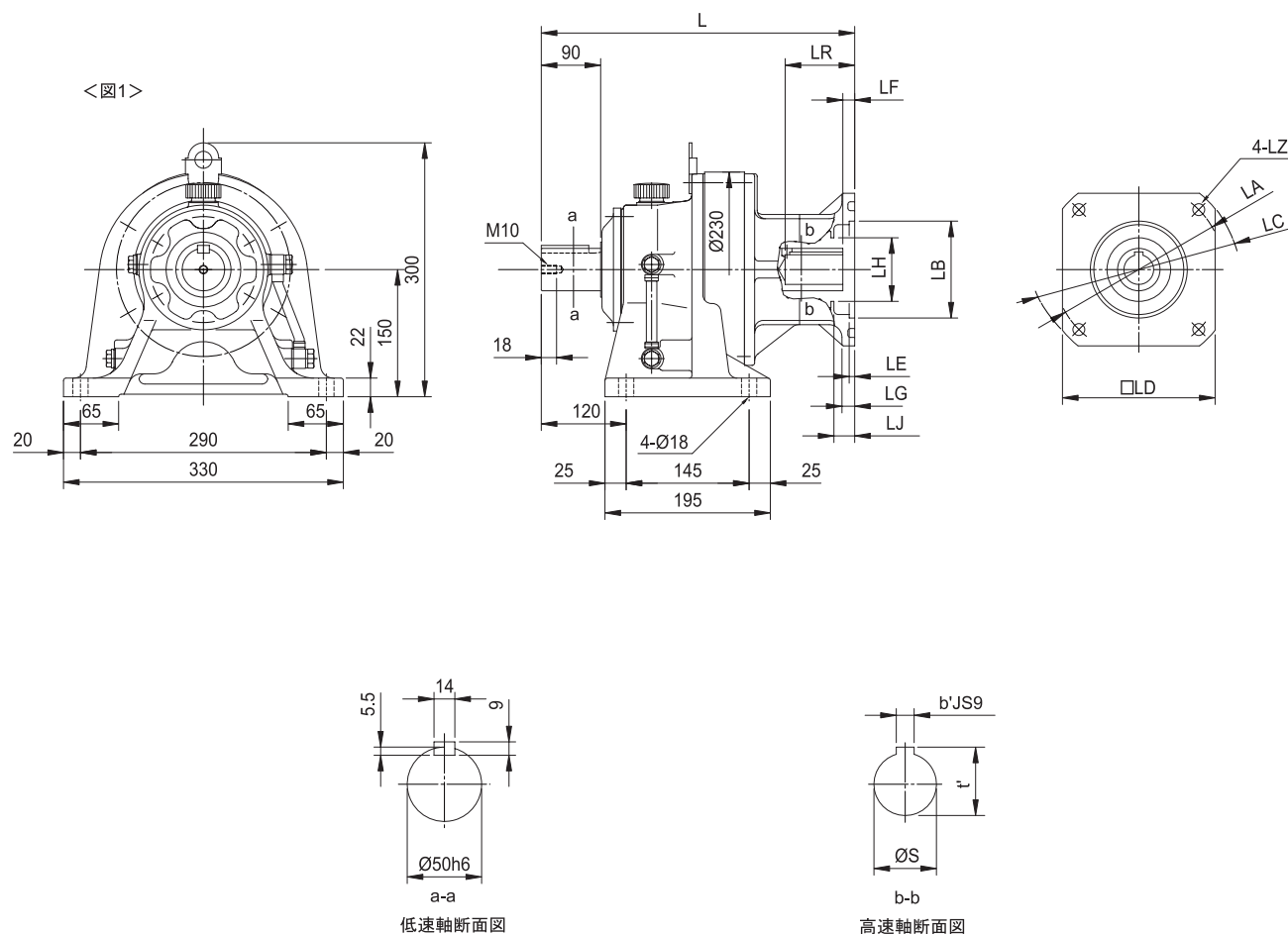
寸法図

取付方法 脚取付

枠番 614□

【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ



形式記号

枠番

0 または 5

CHHX-614□ -5T— 減速比

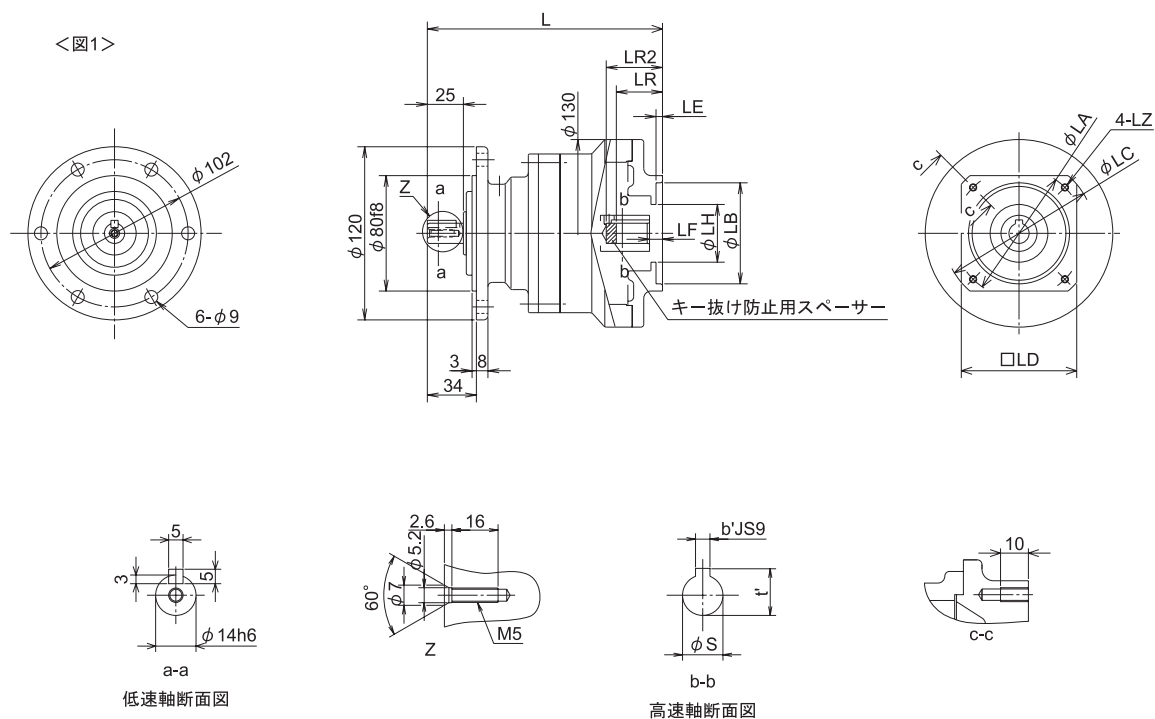
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ											高速軸				質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	b'	t'			
5T	1	390	200	114.3	230	180	6.5	14	15	75	24.5	φ 14	35	82	10	38.3	51.0	5T	

- 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401₁₋₁₉₇₆"h6" です。
- キー及びキー溝..... JIS B-1301₁₋₁₉₇₆ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401₁₋₁₉₇₆"F7" です。
- 潤滑方式..... 油浴式潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

寸法図

取付方法 取付台付
 枠番 606□
 【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNVX-606□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比

ローバックラッシ : LB
 スタンダード : 空欄

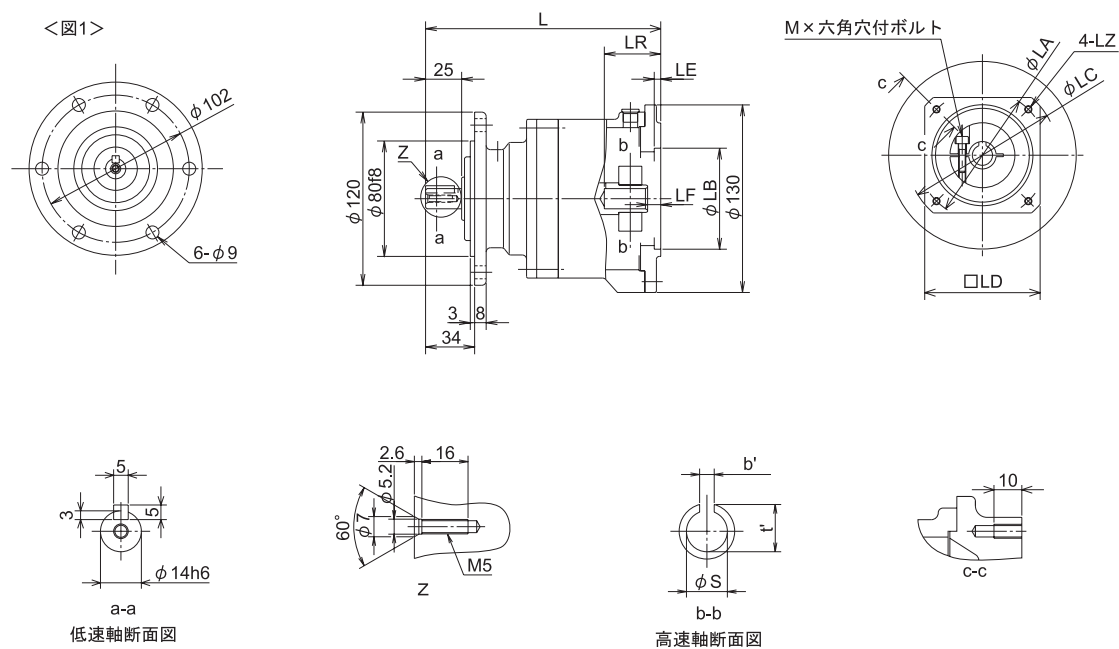
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ								高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LH	LZ	S	LR	LR2	b'	t'		
5B	1	163	90	70	105	80	4.5	9	40	M5	14	32	39	5	16.3	4.5	5B

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301:1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "F7" です。
- LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "H8" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6065 のみ製作いたします。

寸法図

取付方法 取付台付
 枠番 606□
 【モータ軸 キーレスタイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNVX-606□ - 枠番 0 または 5 モータフランジコード バックラッシ 減速比

ローバックラッシ: LB
 スタンダード : 空欄

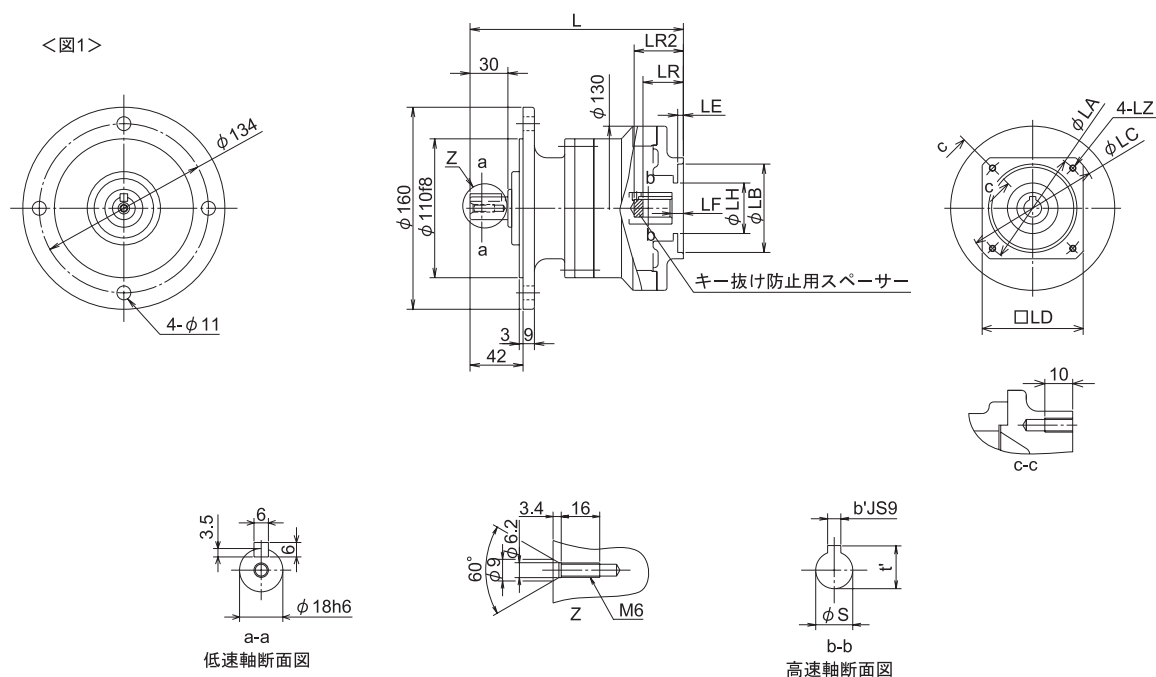
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ							高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LZ	S	LR	b'	t'	M		
8B	1	163	90	70	105	80	4.5	9	M5	14	39	5	16.3	M5	4.5	8B

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301¹⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6065 のみ製作いたします。

寸法図

取付方法 取付台付
 枠番 607□
 【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ

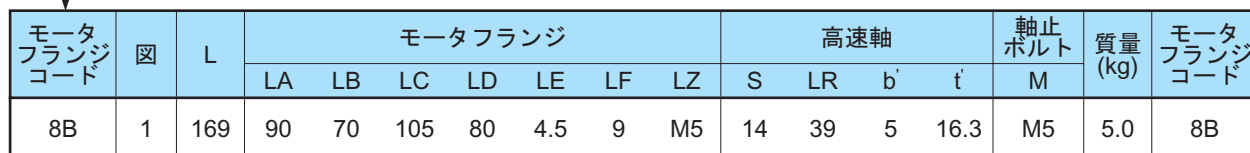


形式記号 CNVX-607□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比
 ローバックラッシ : LB
 スタンダード : 空欄

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ								高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LH	LZ	S	LR	LR2	b'	t'		
5B	1	169	90	70	105	80	4.5	9	40	M5	14	32	39	5	16.3	5.5	5B

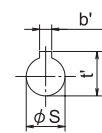
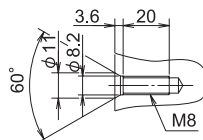
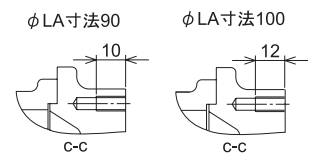
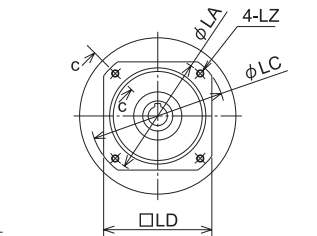
- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301:1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "F7" です。
- LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "H8" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6075 のみ製作いたします。

スタンダードシリーズ
LB シリーズ



- 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "h6" です。 ● キー及びキー溝..... JIS B-1301¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。 ● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "F7" です。 ● 潤滑方式..... グリース潤滑 ● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "H8" です。 ● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6075 のみ製作いたします。

スタンダードシリーズ
LB シリーズ



高速軸断面図
(図1~2共通)

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ											高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	LR2	b'	t'			
5B	1	221	90	70	105	80	4.5	9	-	40	4.5	M5	14	39	32	5	16.3	12.0	5B	
5E	1	228	100	80	112	90	4.5	9	-	40	11.5	M6	16	46	36	5	18.3	12.0	5E	
5K	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	19	59	-	5	21.3	13.0	5K	
5L	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	22	59	-	6	24.8	13.0	5L	
5P	2	242	145	110	170	135	6.5	8	12	108	6.5	φ 9	24	58	-	8	27.3	13.0	5P	
5S	2	247	200	114.3	230	180	6.5	15	15	68	22.5	φ 14	22	64	57	6	24.8	15.0	5S	

- 56

寸法図

取付方法 取付台付

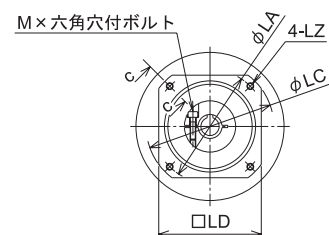
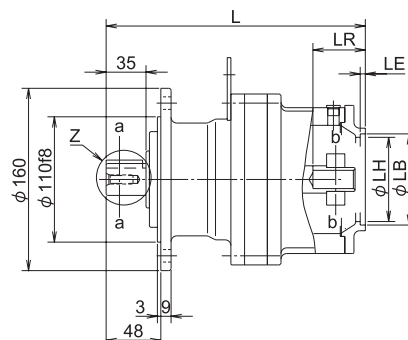
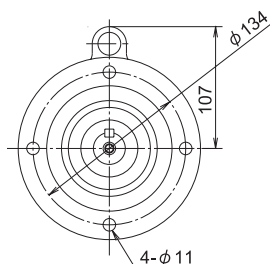
枠番 609□

【モータ軸 キーレスタイプ】

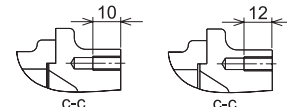
スタンダードシリーズ

LB シリーズ

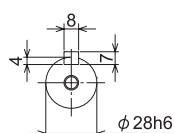
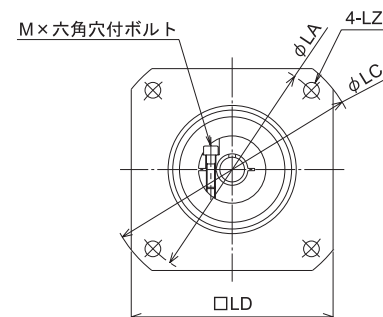
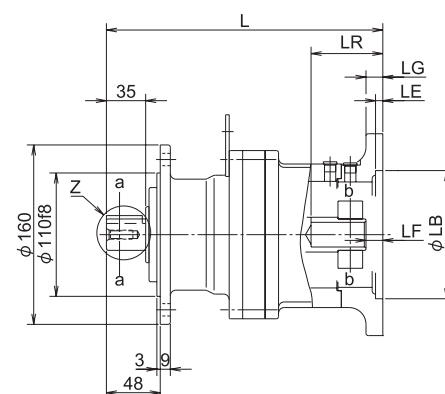
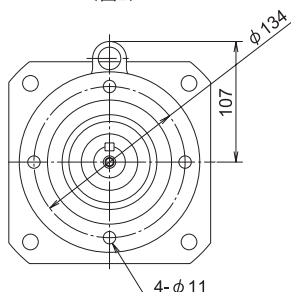
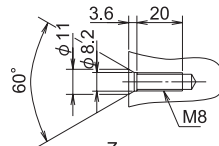
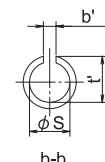
<図1>



φLA寸法90 φLA寸法100



<図2>

a-a
低速軸断面図
(図1~2共通)Z
(図1~2共通)b-b
高速軸断面図
(図1~2共通)

形式記号 CNVX-609□ - 枠番 0 または 5 モータフランジコード パックラッシ ローバックラッシ: LB スタンダード : 空欄 減速比

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ									高速軸				軸止 ボルト M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LZ	S	LR	b'	t'			
8B	1	221	90	70	105	80	4.5	9	-	65	M5	14	39	5	16.3	M5	13.0	8B
8E	1	223	100	80	112	90	4.5	9	-	74	M6	16	41	5	18.3	M5	13.0	8E
8K	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	-	φ9	19	59	5	21.3	M6	14.0	8K
8L	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	-	φ9	22	59	6	24.8	M8	14.0	8L
8P	2	242	145	110	170	135	6.5	19	12	-	φ9	24	58	8	27.3	M8	14.0	8P
8S	2	247	200	114.3	230	180	6.5	15	15	-	φ14	22	64	6	24.8	M8	15.0	8S

- 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401.1976 "h6" です。
- キー及びキー溝..... JIS B-1301.1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401.1976 "F7" です。
- 潤滑方式..... グリース潤滑
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401.1976 "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6095 のみ製作いたします。

寸法図

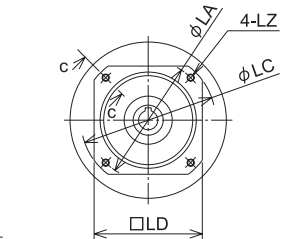
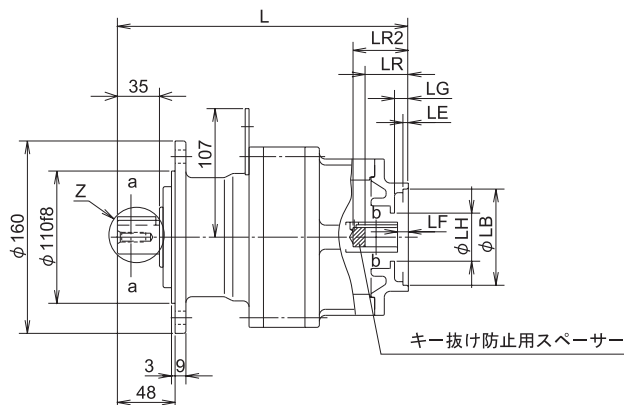
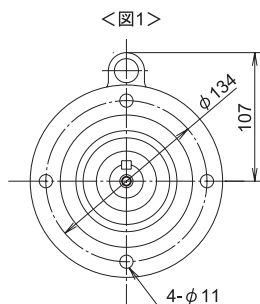
取付方法 取付台付

枠番 610□

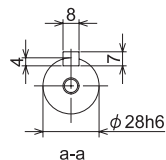
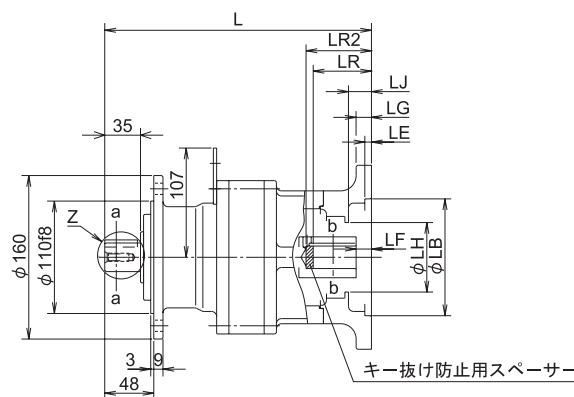
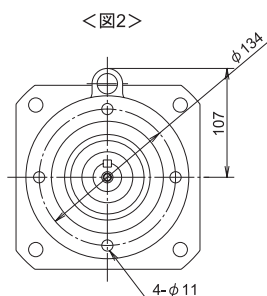
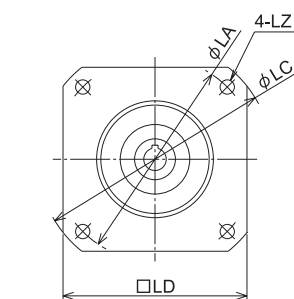
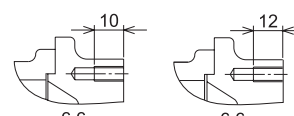
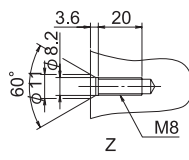
【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ

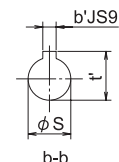
LB シリーズ



φ LA 寸法 90 φ LA 寸法 100

低速軸断面図
(図1~2共通)

(図1~2共通)

高速軸断面図
(図1~2共通)

形式記号 CNVX-610□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比

ローバックラッシ: LB
スタンダード : 空欄

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ										高速軸					質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	LR2	b'	t'		
5B	1	235	90	70	105	80	4.5	9	-	40	4.5	M5	14	32	39	5	16.3	13.0	5B
5E	1	242	100	80	112	90	4.5	9	-	40	11.5	M6	16	36	46	5	18.3	14.0	5E
5K	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	19	59	-	5	21.3	14.0	5K
5L	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	108	6.5	φ 9	22	59	-	6	24.8	14.0	5L
5P	2	256	145	110	170	135	6.5	8	12	108	6.5	φ 9	24	59	-	8	27.3	14.0	5P
5S	2	261	200	114.3	230	180	6.5	15	15	68	22.5	φ 14	22	57	64	6	24.8	17.0	5S

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401.1976 "H6" です。
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401.1976 "F7" です。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401.1976 "H8" です。
- LB シリーズは枠番 6105 のみ製作いたします。

- キー及びキー溝 JIS B-1301.1976 平行キーに依っています。
- LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。
- 潤滑方式 グリース潤滑

- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

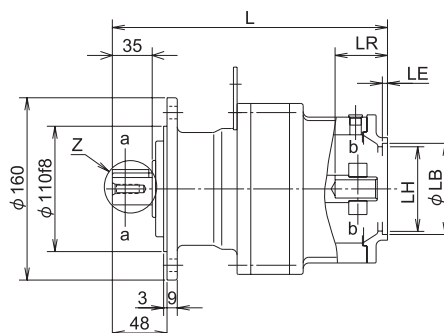
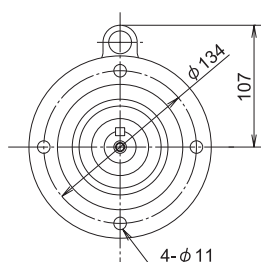
寸法図

取付方法 取付台付

枠番 610□

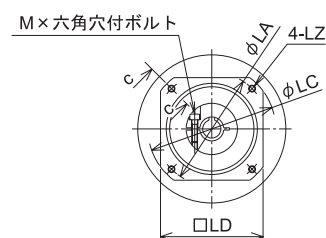
【モータ軸 キーレスタイプ】

<図1>

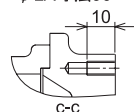


スタンダードシリーズ

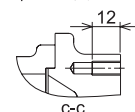
LB シリーズ



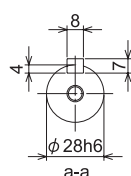
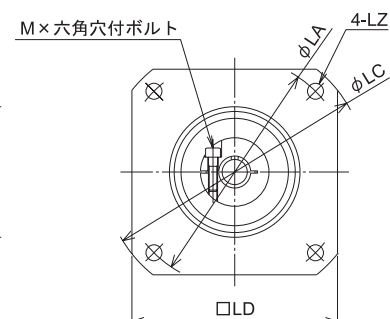
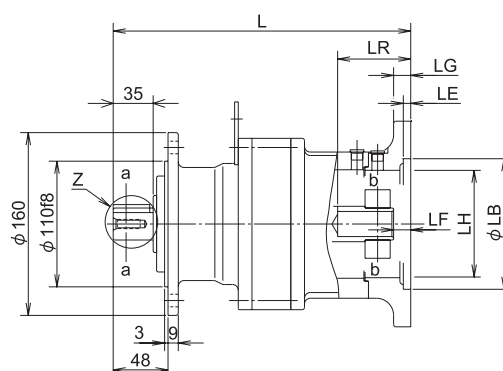
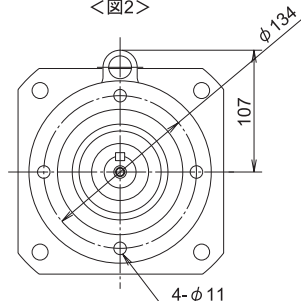
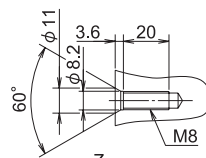
φ LA 寸法90



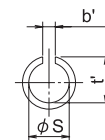
φ LA 寸法100



<図2>

低速軸断面図
(図1~2共通)

(図1~2共通)

高速軸断面図
(図1~2共通)

形式記号 CNVX-610□ - 枠番 0 または 5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比

ローバックラッシ: LB
スタンダード: 空欄

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ										高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LZ	S	LR	b'	t'	M			
8B	1	235	90	70	105	80	4.5	9	-	-	M5	14	39	5	16.3	M5	13.0	8B	
8E	1	237	100	80	112	90	4.5	9	-	-	M6	16	41	5	18.3	M5	13.0	8E	
8K	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	104	φ 9	19	59	5	21.3	M6	16.0	8K	
8L	2	256	145	110	170	135	6.5	19	12	104	φ 9	22	59	6	24.8	M8	16.0	8L	
8P	2	256	145	110	170	135	6.5	8	12	104	φ 9	24	59	8	27.3	M8	16.0	8P	
8S	2	261	200	114.3	230	180	6.5	15	15	68	φ 14	22	64	6	24.8	M8	17.0	8S	

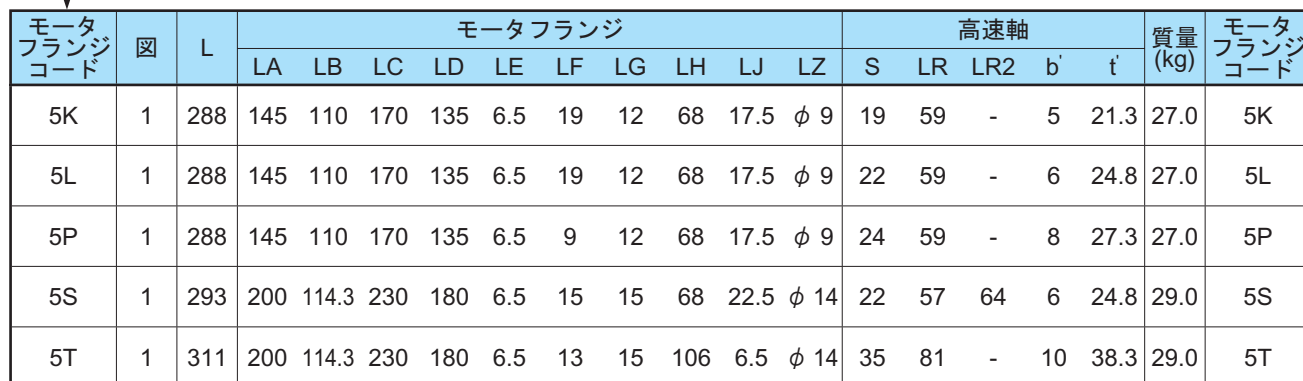
- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401¹⁹⁷⁶ "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6105 のみ製作いたします。

【モータ軸 キー連結タイプ】

LB シリーズ



高速軸断面図

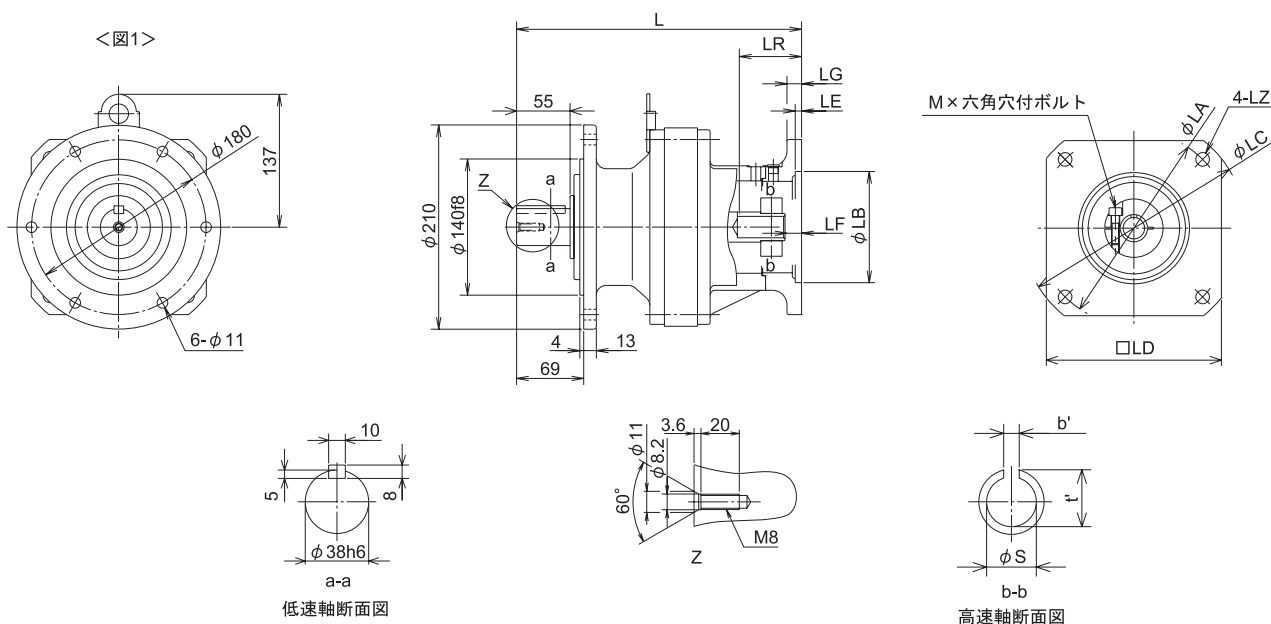


- | | | |
|---|---|--------------------------------|
| ● 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401 ¹⁹⁷⁶ “h6” です。 | ● キー及びキー溝 JIS B-1301 ¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。 | ● 標準塗装色 半ツヤケシ黒 |
| ● 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401 ¹⁹⁷⁶ “F7” です。 | ● LR2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止用のスペーサを付属しています。 | ● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。 |
| ● LB 寸法 寸法公差は JIS B0401 ¹⁹⁷⁶ “H8” です。 | ● 潤滑方式 グリース潤滑 | ● 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。 |
| ● LB シリーズは枠番 6125 のみ製作いたします。 | | |

寸法図

取付方法 取付台付
 枠番 612□
 【モータ軸 キーレスタイプ】

スタンダードシリーズ
 LB シリーズ



形式記号 CNVX-612□ - 枠番 0または5 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比

ローバックラッシ: LB
 スタンダード : 空欄

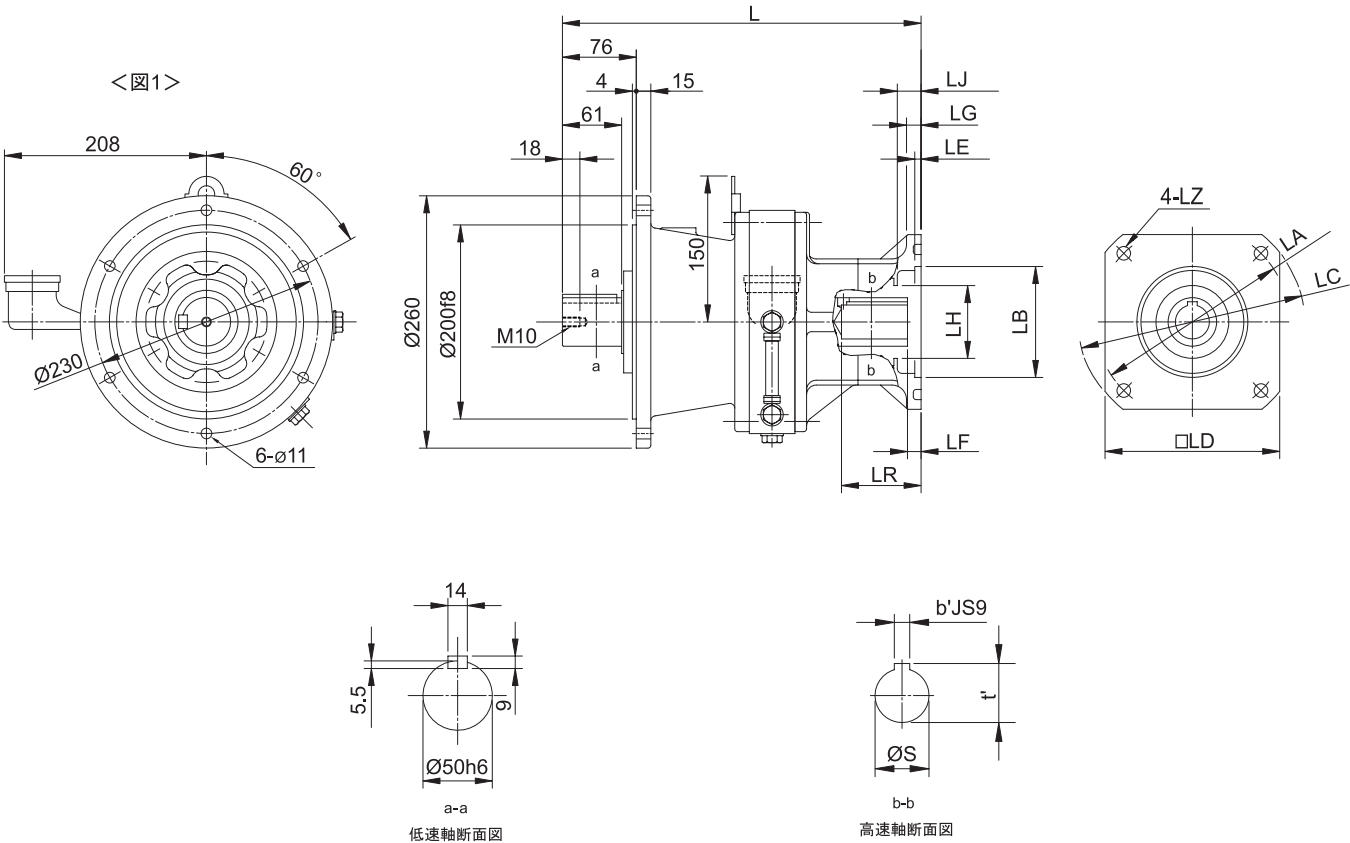
モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ								高速軸				軸止 ボルト	質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LZ	S	LR	b'	t'	M		
8K	1	288	145	110	170	135	6.5	19	12	φ 9	19	59	5	21.3	M6	26.0	8K
8L	1	288	145	110	170	135	6.5	19	12	φ 9	22	59	6	24.8	M8	26.0	8L
8P	1	288	145	110	170	135	6.5	9	12	φ 9	24	59	8	27.3	M8	26.0	8P
8S	1	293	200	114.3	230	180	6.5	15	15	φ 14	22	64	6	24.8	M8	27.0	8S
8T	1	321	200	114.3	230	180	6.5	13	15	φ 14	35	81	10	38.3	M10	28.0	8T

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "h6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301-1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "F7" です。
- 潤滑方式 グリース潤滑
- サーマモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401-1976 "H8" です。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- LB シリーズは枠番 6125 のみ製作いたします。

寸法図

取付方法 取付台付
枠番 613□
【モータ軸 キー連結タイプ】

スタンダードシリーズ



形式記号
CHVX-613□ - 5T — 減速比

枠番
0 または 5

モータ フランジ コード	図	L	モータフランジ										高速軸				質量 (kg)	モータ フランジ コード
			LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	LH	LJ	LZ	S	LR	b'	t'		
5T	1	370	200	114.3	230	180	6.5	14	15	75	24.5	φ 14	35	82	10	38.3	49.0	5T

- 低速軸寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "H6" です。
- キー及びキー溝 JIS B-1301:1976 平行キーに依っています。
- 標準塗装色 半ツヤケシ黒
- 高速軸 S 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "F7" です。
- ℓ_2 寸法 寸法記入のある機種は、キー抜け防止
- サーボモータ取付ボルトはご用意願います。
- LB 寸法 寸法公差は JIS B0401:1976 "H8" です。
- 用のスペーサを付属しています。
- 本寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。
- 潤滑方式 油浴式潤滑

スタンダードシリーズ



● 低速軸寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "h6" です。 ● キー及びキー溝..... JIS B-1301⁻¹⁹⁷⁶ 平行キーに依っています。 ● 標準塗装色..... 半ツヤケシ黒

● 高速軸 S 寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "F7" です。 ● 潤滑方式..... 油浴式潤滑 ● サーボモータ取付ボルトはご用意願います。

● LB 寸法..... 寸法公差は JIS B0401⁻¹⁹⁷⁶ "H8" です。 ● 寸法図の寸法、仕様は予告なしに変更することがあります。

潤滑・サーボモータ取付上の注意

1. 潤滑方式

LB シリーズ、スタンダードシリーズ共グリースを充てんして出荷していますので、そのまま使用されて結構です。

表 21 横形、立形共通

減速比	6	11	15	17	21	29	43	59	87
枠 番									
6060, 6065									
6070, 6075									
6080, 6085									
6100, 6105									
6120, 6125									
6130, 6135									
6140, 6145									

(メンテナンスフリータイプ) グリース潤滑 (MF)

油浴式オイル潤滑 (PB)

2. 潤滑剤

2-1. メンテナンスフリータイプグリース潤滑機種

- (1) LB シリーズ、スタンダードシリーズ共、長寿命グリースを封入していますので交換はほとんど不要ですが、20,000 時間又は 4 ～ 5 年を目安に取り換えていただければより長寿命となります。
- (2) 下表以外のグリースのご使用は避けてください。
- (3) 常時 0℃～ 40℃以外の周囲温度で使用する場合はご照会ください。

表 22

周囲温度 (℃)	メンテナンスフリータイプ	
	LB シリーズ	スタンダードシリーズ
0 ～ 40	BEN10	

2-2. 油浴式オイル潤滑機種

油潤滑機種は油を抜いて出荷していますので、必ず運転前にオイルゲージの上側赤線まで給油して下さい。

表 23 推奨潤滑油 (工業用極圧ギヤー油・SP 系、JISK2219 工業用ギヤー油 2 種相当)

周囲温度 (℃)	コスモ石油	新日本石油	出光興産	昭和シェル石油	エクソンモービル		ジャパンエナジー
-10 ～ 5	コスモギヤー SE 68	ボンノック M 68	ダフニースーパー ギヤーオイル 68	オマラ オイル 68	スバルタン EP 68	モービルギヤ 626 (ISO VG68)	JOMO レダクタス 68
0 ～ 35	コスモギヤー SE 100,150	ボンノック M 100,150	ダフニースーパー ギヤーオイル 100,150	オマラ オイル 100,150	スバルタン EP 100,150	モービルギヤ 627,629 (ISO VG100,150)	JOMO レダクタス 100,150
30 ～ 50	コスモギヤー SE 220,320,460	ボンノック M 220 ～ 460		オマラ オイル 220 ～ 460	スバルタン EP 220 ～ 460	モービルギヤ 630-634 (ISO VG220 ～ 460)	JOMO レダクタス 220 ～ 460

- 注) 1. 冬季または比較的低い周囲温度で使用する場合には、枠内の低い粘度の油をご使用下さい。
 2. 常時 0℃～ 40℃以外の周囲温度で使用する場合はご照会下さい。
 3. 枠番 6130 ～ 6145 の概略給油量は、横形 0.7ℓ 縦形 1.1ℓ です。

モータの取付

サーボモータ取付上の注意

1. キーレスタイプモータ組付要領

- (1) サーボモータ軸およびサイクロ減速機高速軸内部の油分、ほこり等を取り除いてください。(出荷時、高速軸内部には防錆油を塗布しています。)
- (2) 低速軸が下になるように減速機を適当な台の上に置いてください。
- (3) 高速軸の切り欠とクランプリングの切り欠きを合わせてください。
- (4) アダプタプレートのキャップを外し、セット用穴からクランプリングの六角穴付きボルトに六角レンチを差し込んでください。その状態で、高速軸にサーボモータ軸を挿入してください。
- (5) サーボモータとアダプタプレートをモータ取付けボルトで締め付けてください。その際、サーボモータのインローがアダプタプレートのインローに確実に入っていることを確認した後に締付をしてください。インローが入っていない内にボルトを締付けますと片締めとなり内部の軸受等を傷つけることがありますので十分注意してください。
- (6) クランプリングの六角穴付きボルトを表 7 記載のトルクまで締め付けてください。
- (7) 低速で運転後、表 7 記載の締付トルクで増し締めを行ってください。
- (8) 外したアダプタプレートのキャップを取り付けてください。

表 24 クランプリングの六角穴付きボルト締付トルク

ボルトサイズ	M4	M5	M6	M8	M10	M12
締付トルク (N・m)	4.3	5.5	9.6	23	46	79

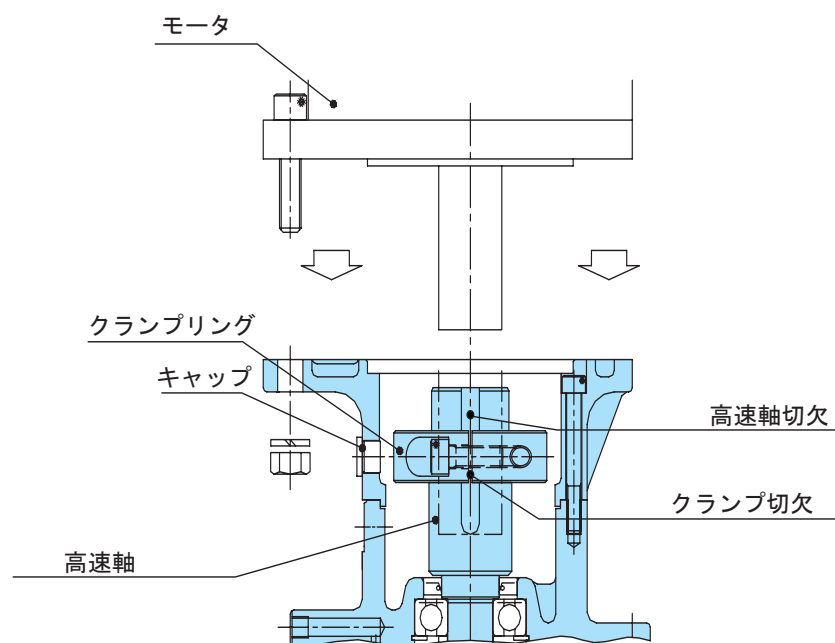


図 4 組付図

2. キー付タイプモータ組付要領

- (1) サーボモータ軸とサイクロ減速機高速軸穴に予じめフレッチング防止剤を塗布してください。
- (2) サーボモータとサイクロ減速機の組付に際しては、両者の軸心が一致するように十分注意してください。
- (3) サーボモータとアダプタプレートをボルトで締付ける際には必ずサーボモータのインローがアダプタプレートのインローに確実に入っている事を確認した後に締付をしてください。インローが入っていない内にボルトを締付けますと片締めとなり内部の軸受等を傷つけることがありますので十分注意してください。

保証基準

当社納入製品の保証範囲は、当社制作範囲に限定致します。

保証期間	新品に限り、工場出荷後 18 ヶ月または稼働後 12 ヶ月のうちいずれか短い方をもって保障期間と致します。
保証内容	保証期間内において、取扱説明書に準拠する適切な据付、連結ならびに保守管理が行われ、かつ、カタログに記載された仕様もしくは別途合意された条件下で正しい運転が行われたにも拘わらず、本製品が故障した場合は、下記保証適用除外の場合を除き無償で当社の判断において修理または代品を提供いたします。ただし、本製品がお客様の他の装置等と連結している場合において、当該装置等からの取り外し、当該装置等への取り付け、その他これらに付帯する工事費用、輸送等に要する費用ならびにお客様に生じた機会損失、操業損失その他の間接的な損害については一切補償致しません。
保証適用除外	下記項目については、保証適用除外とさせていただきます。 1. 本製品の据付、他の装置等との連結の不具合に起因する故障 2. 本製品の保管が当社の定める保管要領書に定める要領によって実施されていないなど、保守管理が不十分であり、正しい取扱いが行われていないことが原因による故障 3. 仕様を外れる運転その他当社の知り得ない運転条件、使用状態に起因する故障または当社推奨以外の潤滑油を使用したことによる故障 4. お客様の連結された装置等の不具合または特殊仕様に起因する故障 5. 本製品に改造や構造変更を施したことに起因する故障 6. お客様の支給受け部品もしくはご指定部品の不具合により生じた故障 7. 地震、火災、水害、塩害、ガス害、落雷、その他の不可抗力が原因による故障 8. 正常なご使用方法でも、軸受け、オイルシール等の消耗部品が自然消耗、摩耗、劣化した場合の当該消耗部品に関する保証 9. 前各号の他当社の責めに帰すことのできない事由による故障

MEMO