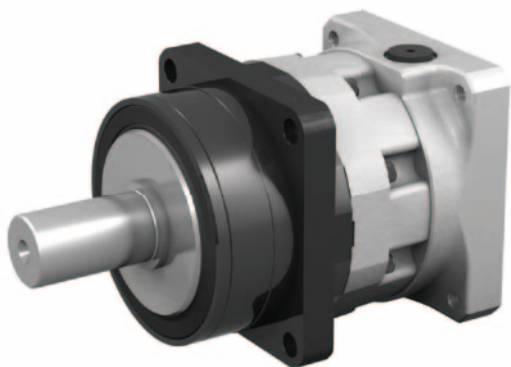




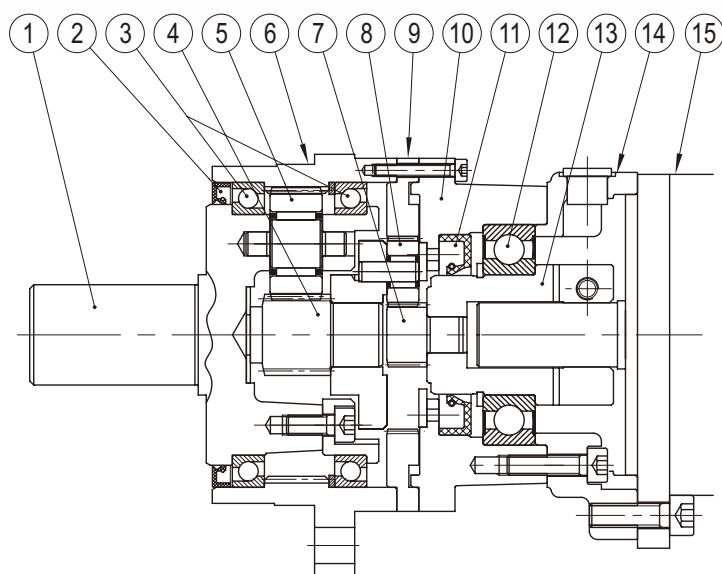
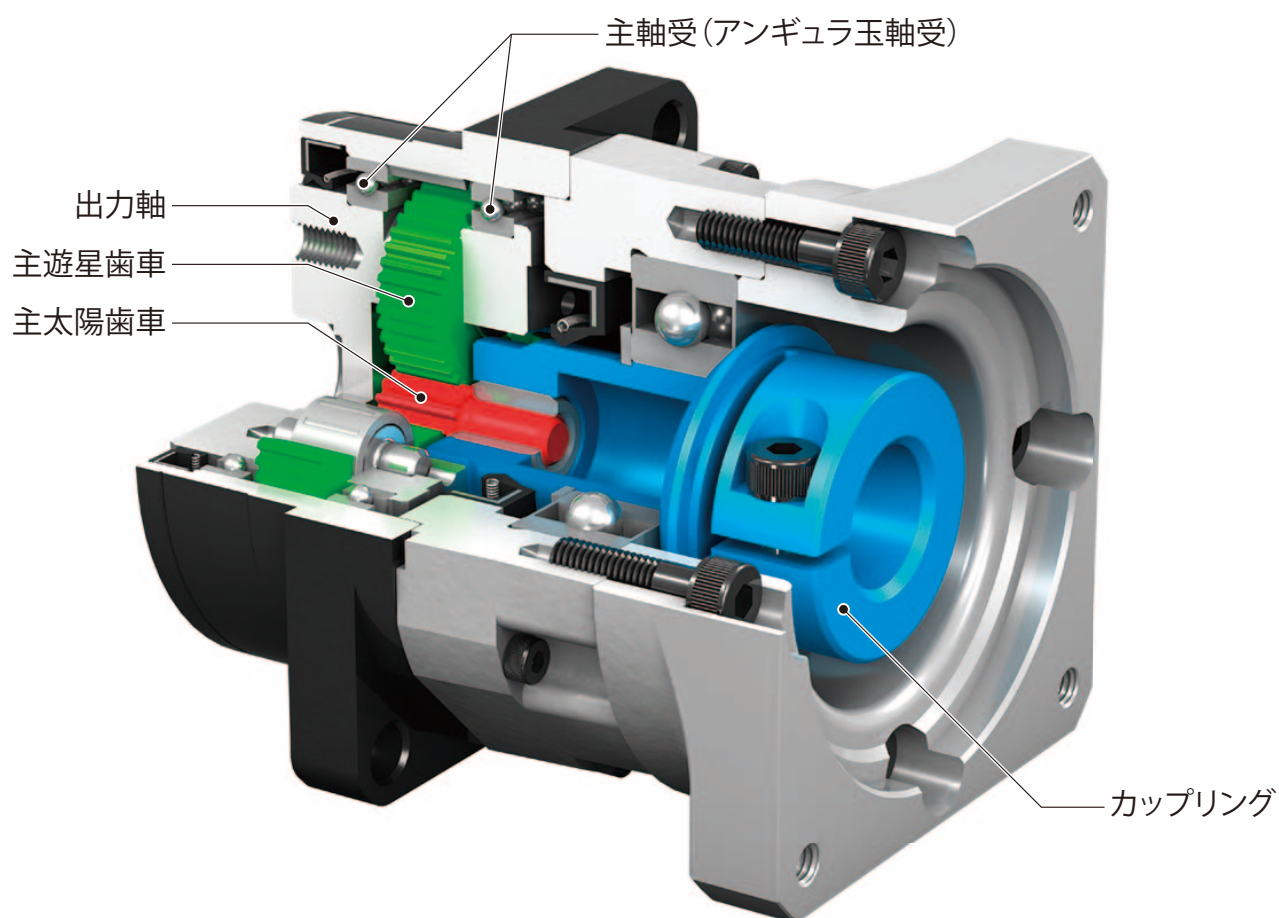
IB Series P1 Type

IBシリーズP1タイプ

サーボモータ用遊星歯車減速機

Table of Contents

特長	… 2
標準仕様・構造・機構	… 6
形式記号	… 7
選定表 1 (モータ定格回転数別枠番組合せ表)	… 8
選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)	… 10
1. ファナック殿	… 10
2. 安川電機殿	… 12
3. 三菱電機殿	… 14
4. 山洋電気殿	… 17
5. パナソニック殿	… 18
6. 富士電機殿	… 19
7. 東芝機械殿	… 22
8. キーエンス殿	… 24
9. オムロン殿	… 25
選定表 3 (定格表)	… 28
(許容外部荷重)	… 30
選定手順	… 32
寸法図	… 34
中実軸	… 34
フランジ軸	… 61
出力軸部の強度チェック	… 88
出力軸軸受寿命の確認	… 89
慣性モーメント・ GD^2 の求め方	… 91
慣性モーメントと負荷トルク、 加速トルクの計算式	… 92
慣性モーメント	… 93
GD^2	… 94
減速機出力部の機械的精度	… 95
モータ取付要領	… 96
モータ精度	… 97
保証基準・安全に関するご注意	… 98



符号	部品名称
1	出力軸
2	オイルシール
3	主軸受
4	主太陽歯車
5	主遊星歯車
6	内歯付ケース
7	副太陽歯車
8	副遊星歯車
9	副内歯歯車
10	継力バー
11	オイルシール
12	入力軸軸受
13	カップリング
14	アダプタプレート
15	モータ (お客様準備)

図 1

特 長

業界トップクラスのコンパクト性

内歯車付きケースのためコンパクト・高剛性。

高精度・高剛性

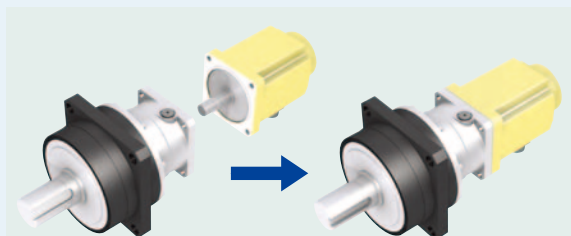
出力軸支持の大径精密アンギュラ玉軸受を採用していますので、コンパクトなケーシングで大きな荷重が受けられます。

各サーボモーターメーカーに対応

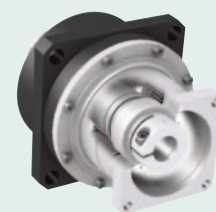
モーターアダプターは、各サーボモーターメーカーの主要モーターに対応しています。

モーターの取り付けが簡単

サーボモーターと減速機をボルト（お客様準備）で直結後、内蔵クランプ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、すぐにご使用いただけます。



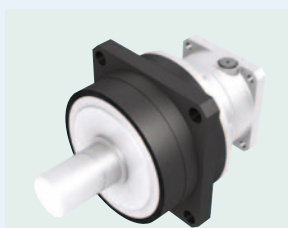
サーボモーターキーレスタイプ



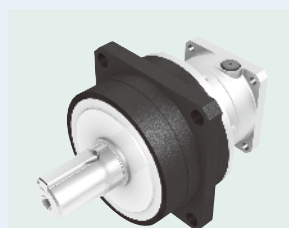
入力側クランプ

出力軸バリエーション

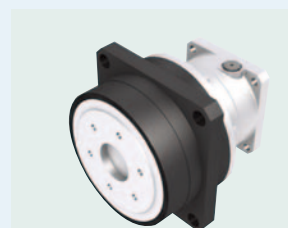
3種類の出力軸を準備しています。
お客様の用途に合わせた選択が可能です。



中実軸（キーレス）



中実軸（キー付）



フランジ軸

仕 様

- バックラッシ 3分、15分
- 定格トルク 10.5～101N・m
- モータ容量 50～5000W
- 減速比 3.7、5、9、11、15、21、33、45、81
- 入力回転数 6000r/min対応 (枠番P110、P120)
- 減速方式 遊星歯車機構

用 途

- 移載ロボット
- ロボット周辺機器
- FA 機器関連
- 半導体製造装置
- 工作機械
- ローダ走行・軸駆動
- 包装機械 (製袋機、ピロー包装機)
- 木工機械
- 医療用機器
- 監視カメラ
- ベンディングマシン
- 検査装置
- 測定機器
- レーザ加工機

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

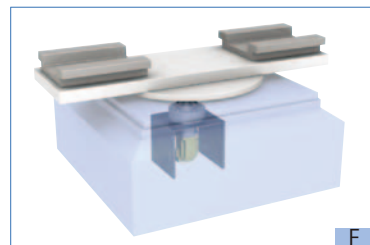
お奨め機種	F	精密制御用サイクロ減速機
	IB	IBシリーズ
	SV	サーボモータ用サイクロ減速機



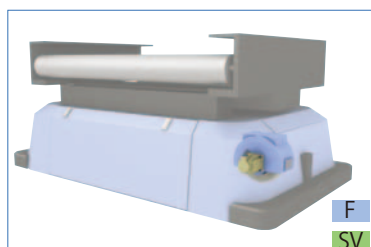
工作機械周辺機器 ロータ、アンローダ



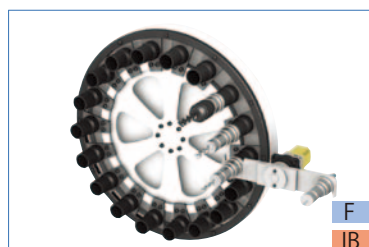
産業用ロボット
各軸駆動、ロボットスライダ



工作機械
オートパレットチェンジャー駆動



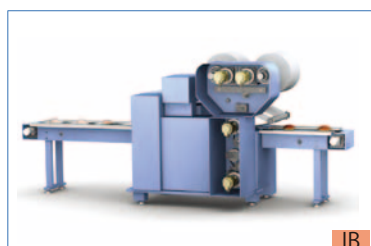
F A 機器 (AGV 駆動)



工作機械 マガジン駆動



工作機械
オートパレットプール駆動



包装機械 (ピロー包装機)

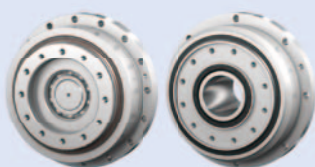


液晶搬送ロボット
各軸駆動、ロボットスライダ

MCD製品ラインアップ

精密制御用サイクロ減速機

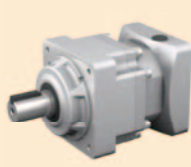
高精度位置決め用
コンポーネントタイプ



許容ピークトルク 336~12500N・m
減速比 29~283
ロストモーション 0.5~1.0arc min

サーボモータ用遊星歯車減速機 IBシリーズ

PE タイプ
低価格・短納期



モータ容量 50W~5.0kW
減速比 3~81
バックラッシュ 15分

P2 タイプ
大容量ヘリカルギヤ



モータ容量 0.5~37kW
減速比 4~100
バックラッシュ 3分

PK1 タイプ
直交軸



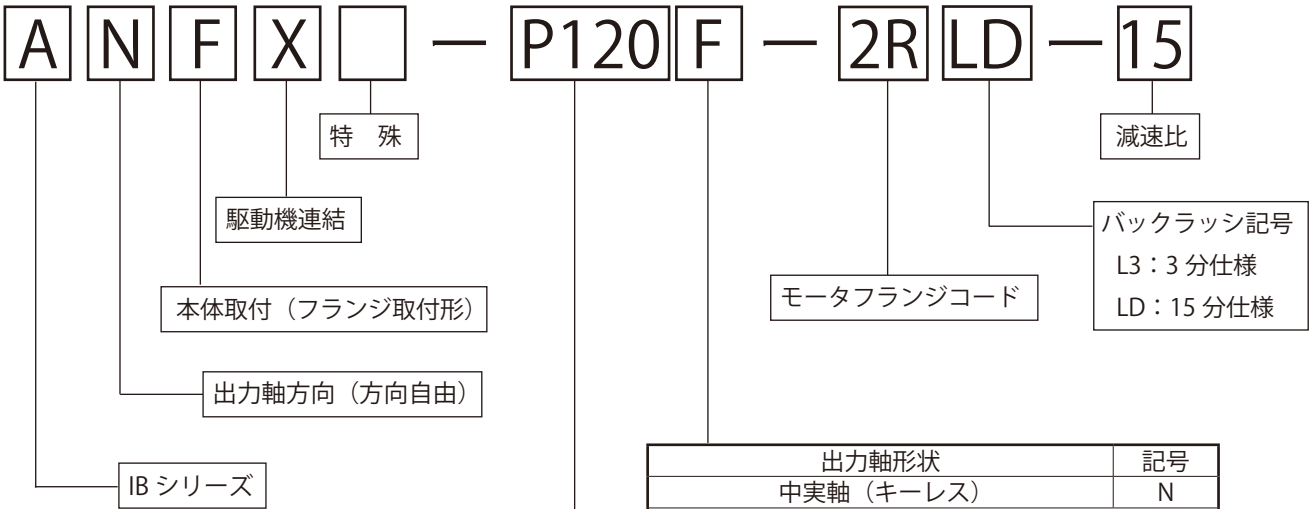
モータ容量 0.2~5.0kW
減速比 6~243
バックラッシュ 6分/15分

サーボモータ用サイクロ減速機

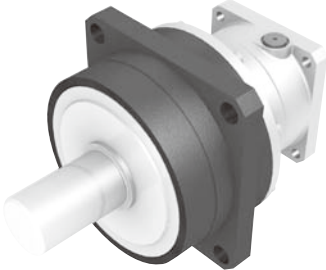
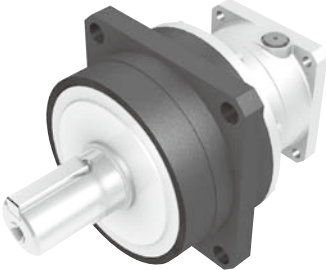
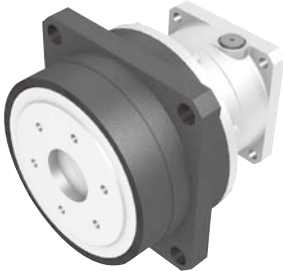
ローバックラッシュシリーズ
スタンダードシリーズ



モータ容量 0.2~9.0kW
減速比 6~87
バックラッシュ 6分
(ローバックラッシュ
シリーズ)



タイプと枠番	
P	110
	120
	130

出力軸形状	記号
中実軸 (キーレス)	N
	
中実軸 (キー付)	W
	
フランジ軸	F
	

標準仕様・構造・機構

標準仕様

バックラッシ	初期出荷時で 3 分、15 分以下です。
効率	90% 以上 定格出力トルク時（減速比 3.7, 5, 9）の場合
騒音値	70dB(A) 0.5m ※ ただし、機種や据付状況により異なります。
潤滑方式	グリース潤滑 工場出荷時にグリースを充填しております。 そのままご使用できます。
減速方式	遊星歯車機構 1 段形 （減速比 3.7, 5, 9） 2 段形 （減速比 11, 15, 21, 33, 45, 81）
出力軸回転方向	入力軸の回転方向と同方向
材質	内歯付ケース・歯車 : クロームモリブデン鋼 継力バー・アダプタプレート : アルミニウム合金 出力軸・入力軸 : 炭素鋼
設置場所	屋内（塵埃の少ない、水のかからない場所）
周囲温度	0 ～ 40℃ 使用温度が上記の範囲外、または食品機械用途などの特殊グリース使用が必要とされる場合は、 ご照会ください。
周囲湿度	85% 以下 ただし、結露しないこと。
標高	1000m 以下
雰囲気	腐食性ガス、爆発性ガス、蒸気粉じんなどがいないこと。 塵埃を含まない換気の良い場所であること。
据付角度	制限無し
塗装	内歯付ケース部黒染処理 出荷時、出力軸に防錆処理を行っています。
実減速比	3.7 は、3/11 が実減速比になります。その他は、整数減速比となります。
減速機表面温度	80℃以下 連続運転で使用される場合は、ご照会ください。

選定表 1 (モータ定格回転数別枠番組合せ表)

モータ定格回転数 1000 (r/min)

サーボモータ 容量 (W)	3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
50								●	P120
100			P110			●	P120		P130
200									●
300				P120					
400							●	●	
500									
600				P130					
750						●			
1000									
1200		●							
1500									
2000	P130								
2500									
3000									
3500									
4000									
4500									
5000									

モータ定格回転数 1500 (r/min)

サーボモータ 容量 (W)	3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
50									P120
100			P110					●	●
200					●				P130
300									●
400				P120			P130		
500								●	
600									
750									
1000				P130					
1200									
1500									
2000									
2500	P130								
3000									
3500									
4000									
4500									
5000									

モータ定格回転数 2000 (r/min)

サーボモータ 容量 (W)	3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
50									●
100			P110					●	P120
200						●			
300			●				P120	●	P130
400									●
500					P120		P130		
600									
750									
1000									
1200					P130				
1500									
2000									
2500									
3000	P130								
3500									
4000									
4500									
5000									

モータ定格回転数 3000 (r/min)

サーボモータ 容量 (W)	3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
50									●
100			P110						P120
200								●	●
300						●			
400									P130
500									●
600					P120		P130		
750									
1000									
1200									
1500					P130				
2000									
2500									
3000									
3500									
4000									
4500									
5000									

モータ定格回転数 4000 (r/min)

サーボモータ 容量 (W)	3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
50									●
100									●
200			P110					●	●
300							●	●	●
400						●			
500									
600									
750					P120			P130	●
1000									
1200									
1500									
2000									
2500					P130				
3000									
3500									
4000									
4500									
5000									

- 注) 1. サーボモータメーカー別の枠番組合せは、選定表 2 (10 ~ 26 頁) を参照ください。
 2. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30 ~ 31 頁) を参照ください。
 3. 各回転数における% ED は、選定表 3 (29 頁) を参照ください。
 4. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。
 5. □の組合せでご使用の場合は、本頁の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
 無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

選定表 1（モータ定格回転数別枠番組合せ表）

無負荷ランニングトルク（SI 単位）

枠番	単位	減速比								
		3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	N・m	0.25	0.20	0.16	0.20			0.14		
P120		0.60	0.40	0.30	0.35			0.26		
P130		1.00	0.70	0.55	0.60			0.45		

無負荷ランニングトルク（工学単位）

枠番	単位	減速比								
		3.7 (3/11)	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	kgf・m	0.025	0.020	0.016	0.020			0.014		
P120		0.061	0.041	0.031	0.036			0.027		
P130		0.102	0.071	0.056	0.061			0.046		

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

2. 周囲温度 20℃の時の代表的な値です。

選定表 2 (サーボモーターメーカ別枠番組合せ表)

1. ファナック株式会社

β is シリーズ (モータ定格回転数 4000 ~ 1500r/min) … 定格回転数のトルクで対応

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	β iS0.2/5000	4000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	2D
100	β iS0.3/5000	4000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	2D
130	β iS0.4/5000	4000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P120△	2H
500	β iS2/4000	4000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120●	P120●	-	2J
750	β iS4/4000	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120●	P130	-	-	0V
1200	β iS8/3000	2000	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X
1400	β iS12/2000	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z
1800	β iS12/3000	2000	P120	P120	P130	P130●	P130●	-	-	-	-	7Z
2500	β iS22/2000	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
3000	β iS22/3000	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
3000	β iS30/2000	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
3000	β iS40/2000	1500	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X

※ ストレートシャフトに対応しています。テーパシャフトには対応していません。

α is シリーズ (モータ定格回転数 4000 ~ 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
750	α iS2/5000	4000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	2J
1000	α iS4/5000	4000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	0V
2500	α iS8/4000	4000	P120	P120	P130	P130	-	-	-	-	-	7X
2700	α iS12/4000	3000	P120●	P120●	P130●	-	-	-	-	-	-	7Z
4500	α iS22/4000	3000	P130	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X
5500	α iS30/4000	3000	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X
5500	α iS40/4000	3000	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X

※ ストレートシャフトに対応しています。テーパシャフトには対応していません。

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30 ~ 31 頁) を参照ください。

2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

ファナック株式会社殿

βiSc シリーズ低価格旋盤用 (モータ定格回転数 4000 ~ 2000r/min) …定格回転数のトルクで対応

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
500	βiSc2/4000	4000	P110	P110	P110●	P120●	P120	P120	P120●	P120●	P130●	2J
750	βiSc4/4000	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120●	P130	P130	-	0V
1200	βiSc8/3000	2000	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X
1400	βiSc12/2000	2000	P120	P120	P130	P130	-	-	-	-	-	7Z

※ ストレートシャフトに対応しています。テーパシャフトには対応していません。

βiF シリーズ工作機用中慣性 (モータ定格回転数 3000 ~ 1500r/min) …定格回転数のトルクで対応

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
750	βiF4/3000	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120●	P130	P130●	-	7X
1200	βiF8/2000	2000	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7Z
1400	βiF12/2000	2000	P130	P130	P130	P130	P130	-	-	-	-	0X
2500	βiF22/2000	2000	P130	P130	P130●	-	-	-	-	-	-	0X
3000	βiF30/2000	1500	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X

※ ストレートシャフトに対応しています。テーパシャフトには対応していません。

αiF シリーズ工作機用中慣性 (モータ定格回転数 4000 ~ 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
750	αiF2/5000	4000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	P130●	2J
1400	αiF4/4000	4000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130●	P130●	P130●	7X
1600	αiF8/3000	3000	P120	P120	P130	P130	P130	P130●	-	-	-	7X
3000	αiF12/3000	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0X
4000	αiF22/3000	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X

※ ストレートシャフトに対応しています。テーパシャフトには対応していません。

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30 ~ 31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモーターメーカー別枠番組合せ表)

2. 株式会社 安川電機殿

Σ-7 シリーズ SGM7J モデル (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	SGM7J-A5A	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	SGM7J-01A	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
150	SGM7J-C2A	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	2D
200	SGM7J-02A	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	SGM7J-04A	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
600	SGM7J-06A	3000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	2R
750	SGM7J-08A	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

Σ-7 シリーズ SGM7A モデル (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	SGM7A-A5A	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	SGM7A-01A	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
150	SGM7A-C2A	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	2D
200	SGM7A-02A	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	SGM7A-04A	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
600	SGM7A-06A	3000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	2R
750	SGM7A-08A	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G
1000	SGM7A-10A	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	1G
1500	SGM7A-15A	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1L
2000	SGM7A-20A	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1L
2500	SGM7A-25A	3000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1L
3000	SGM7A-30A	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1T
4000	SGM7A-40A	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T
5000	SGM7A-50A	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T
7000	SGM7A-70A	3000	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	1T

Σ-7 シリーズ SGM7P モデル (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
100	SGM7P-01A	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2G
200	SGM7P-02A	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120	2T
400	SGM7P-04A	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2T
750	SGM7P-08A	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X
1500	SGM7P-15A	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

株式会社 安川電機殿

Σ-7 シリーズ SGM7G モデル (モータ定格回転数 1500r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
300	SGM7G-03A	1500	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	8E	
450	SGM7G-05A	1500	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	8E	
850	SGM7G-09A	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7Z	
1300	SGM7G-13A	1500	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z	
1800	SGM7G-20A	1500	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z	
2900	SGM7G-30A	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
4400	SGM7G-44A	1500	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X	

Σ-V シリーズ SGMJV シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	SGMJV-A5**A2*	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110△	P110●	2D
100	SGMJV-01**A2*	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	SGMJV-02**A2*	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	SGMJV-04**A2*	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	SGMJV-08**A2*	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

Σ-V シリーズ SGMAV シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	SGMAV-A5**A2*	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	SGMAV-01**A2*	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	SGMAV-02**A2*	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	SGMAV-04**A2*	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
550	SGMAV-06**A2*	3000	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	2R
750	SGMAV-08**A2*	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

Σ-V シリーズ SGMGV シリーズ (モータ定格回転数 1500r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
450	SGMGV-05**A2*	1500	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	8E	
850	SGMGV-09**A2*	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1300	SGMGV-13**A2*	1500	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S	
2000	SGMGV-20**A2*	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z	
3000	SGMGV-30**A2*	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
4400	SGMGV-44**A2*	1500	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X	

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。

無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

3. 三菱電機株式会社殿

MELSERVO-J4

HG-KR シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	HG-KR053(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	HG-KR13(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	HG-KR23(B)	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	HG-KR43(B)	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	HG-KR73(B)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

MELSERVO-J4

HG-MR シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	HG-MR053(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	HG-MR13(B)	3000	P110△	P110	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	HG-MR23(B)	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	HG-MR43(B)	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	HG-MR73(B)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

MELSERVO-J4

HG-SR シリーズ (モータ定格回転数 2000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
500	HG-SR52(B)	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7Z
1000	HG-SR102(B)	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7Z
1500	HG-SR152(B)	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z
2000	HG-SR202(B)	2000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0X
3500	HG-SR352(B)	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

三菱電機株式会社殿

MELSERVO-J3

HF-KP シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	HF-KP053(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	HF-KP13(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	HF-KP23(B)	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	HF-KP43(B)	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	HF-KP73(B)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

MELSERVO-J3

HF-MP シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	HF-MP053(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	HF-MP13(B)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	HF-MP23(B)	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	HF-MP43(B)	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	HF-MP73(B)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	—	1G

MELSERVO-J3

HF-SP シリーズ (モータ定格回転数 2000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
500	HF-SP52(B)	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7Z
1000	HF-SP102(B)	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7Z
1500	HF-SP152(B)	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z
2000	HF-SP202(B)	2000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0X
3500	HF-SP352(B)	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

三菱電機株式会社殿

三菱 CNC ドライブシステム用 HP シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
500	HP54	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130●	-	7Z	
1000	HP104	3000	P120	P120	P120●	P120●	P120●	P130	-	-	-	7Z	
1500	HP154	3000	P120	P120●	P120●	P130●	P130●	P130●	-	-	-	7Z	
2200	HP224	3000	P120●	P120●	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	7Z	
2000	HP204	3000	P130	P130	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	0X	
3500	HP354	3000	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	0X	
4500	HP454	3000	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X	
7000	HP704	3000	P130●	-	-	-	-	-	-	-	-	0X	

三菱 CNC ドライブシステム用 HF シリーズ (モータ定格回転数 4000 ~ 2000r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
750	HF75	4000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	0V
1000	HF105	4000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130●	-	0V
500	HF54	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P120●	P130	P130●	-	7Z
1000	HF104	3000	P120	P120	P120●	P120●	P120●	P130●	-	-	-	-	7Z
1200	HF123	2000	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z
1400	HF142	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	7Z
1500	HF154	3000	P120	P120●	P120●	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	7Z
2200	HF223	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z
2200	HF224	3000	P120	P120●	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	-	7Z
2000	HF204	3000	P130	P130	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	-	0X
3000	HF302	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X
3000	HF303	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X
3500	HF354	3000	P130●	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	0X
4500	HF453	3000	P130●	P130●	-	-	-	-	-	-	-	-	0X
7000	HF703	3000	P130●	-	-	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30 ~ 31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

P1タイプ

4. 山洋電気株式会社殿

SANMOTION R シリーズ

R2 シリーズ (モータ定格回転数 3000/2000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	R2*A04005	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	R2*A04010	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
	R2*A06010	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2G
200	R2*A06020	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
	R2AA08020	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2T
400	R2AA06040	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
	R2AA08040	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2T
550	R2AA13050	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1S
750	R2AA08075	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7P
	R2AAB8075	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	8E
1000	R2AAB8100	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	8E
1200	R2AA13120	2000	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	1S
1800	R2AA13180	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S
2000	R2AA13200	2000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1T
3500	R2AA18350	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
4500	R2AA18450	2000	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X

Q1 シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
1000	Q1AA10100	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	0W
	Q1AA12100	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	0Y
1500	Q1AA10150	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	0W
2000	Q1AA10200	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	0W
	Q1AA12200	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	0Y
2500	Q1AA10250	3000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	0W
3000	Q1AA12300	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0Z
	Q1AA10300	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1T
4000	Q1AA10400	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T
5000	Q1AA10500	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T

R5 シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
200	R5**06020	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	R5**06040	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	R5**08075	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7P

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモーターメーカ別枠番組合せ表)

5. パナソニック株式会社

A5 ファミリーシリーズ

低慣性 (ローイナーシャ) MSME (モータ定格 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	MSME (小容量)	3000	P110△	P110△	P110△	P110	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2C
100	MSME (小容量)	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2C
200	MSME (小容量)	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2L
400	MSME (小容量)	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2P
750	MSME (小容量)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G
1000	MSME (中容量)	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7B
1500	MSME (中容量)	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7B
2000	MSME (中容量)	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7B
3000	MSME (中容量)	3000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S
4000	MSME (中容量)	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z
5000	MSME (中容量)	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z

低慣性 (ローイナーシャ) MSMD (モータ定格 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	MSMD	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2C
100	MSMD	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2C
200	MSMD	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2L
400	MSMD	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2P
750	MSMD	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7S

高慣性 (ハイイナーシャ) MHMD (モータ定格 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
200	MHMD	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120	2L
400	MHMD	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2P
750	MHMD	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7S

中慣性 (ミドルイナーシャ) MDME (モータ定格 2000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
1000	MDME	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1S
1500	MDME	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S
2000	MDME	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S
3000	MDME	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z
4000	MDME	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
5000	MDME	2000	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30 ~ 31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。

無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

P1タイプ

6. 富士電機株式会社殿

ALPHA5 シリーズ

GYS シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
50	GYS500D5.*B2	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	7J	
100	GYS101D5.*B2	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D	
200	GYS201D5.*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R	
400	GYS401D5.*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R	
750	GYS751D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7P	
1000	GYS102D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	1L	
1500	GYS152D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1L	
2000	GYS202D5.*B2	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1L	
3000	GYS302D5.*B2	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1T	
4000	GYS402D5.*B2	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T	
5000	GYS502D5.*B2	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	1T	

GYC シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
100	GYC101D5.*B2	3000	P110	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2G	
200	GYC201D5.*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2T	
400	GYC401D5.*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2T	
750	GYC751D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7A	
1000	GYC102D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7Z	
1500	GYC152D5.*B2	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7Z	
2000	GYC202D5.*B2	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z	

GYG シリーズ (モータ定格回転数 2000/1500r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
500	GYG501C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X	
750	GYG751C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7X	
1000	GYG102C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1S	
1500	GYG152C5-*B2	2000	P120	P120	P130	P130	-	-	-	-	-	1S	
2000	GYG202C5-*B2	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S	
500	GYG501B5-*B2	1500	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X	
850	GYG851B5-*B2	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1300	GYG132B5-*B2	1500	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S	

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比									
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42	
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69	
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51	
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78	
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60	
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87	

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

富士電機株式会社殿

ALPHA5 シリーズ

GYB シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
200	GYB201D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	GYB401D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	GYB751D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

ALPHA5 Smart シリーズ

GYS シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	GYS500D5-*B2	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	7J
100	GYS101D5-*B2	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	GYS201D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	GYS401D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	GYS751D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7P
1000	GYS102D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	1L
1500	GYS152D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1L
2000	GYS202D5-*B2	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1L
3000	GYS302D5-*B2	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1T

GYC シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
100	GYC101D5-*B2	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2G
200	GYC201D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2T
400	GYC401D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2T
750	GYC751D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7A
1000	GYC102D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7Z
1500	GYC152D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7Z
2000	GYC202D5-*B2	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7Z

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

P1タイプ

富士電機株式会社殿

ALPHA5 Smart シリーズ

GYG シリーズ (モータ定格回転数 2000/1500r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
500	GYG501C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X
750	GYG751C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7X
1000	GYG102C5-*B2	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1S
1500	GYG152C5-*B2	2000	P120	P120	P130	P130	-	-	-	-	-	1S
2000	GYG202C5-*B2	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S
500	GYG501B5-*B2	1500	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X
850	GYG851B5-*B2	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X
1300	GYG132B5-*B2	1500	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S

GYB シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
200	GYB201D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	GYB401D5-*B2	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	GYB751D5-*B2	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

7. 東芝機械株式会社殿

BS サーボモータ

V シリーズ

標準タイプ (モータ定格回転数 1500r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
500	VLBSV-05015**-K	1500	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7X	
1000	VLBSV-10015**-K	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1500	VLBSV-15015**-K	1500	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z	
2000	VLBSV-20015**-K	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
3000	VLBSV-30015**-K	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	

※ モータ軸キーレスを推奨します。

標準タイプ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
1000	VLBSV-10030**-K	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7X	
1800	VLBSV-18030**-K	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7X	
2400	VLBSV-24030**-K	3000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z	
3000	VLBSV-30030**-K	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0X	
4500	VLBSV-45030**-K	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	

※ モータ軸キーレスを推奨します。

ZA タイプ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量 (W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
50	VLBSV-ZA00530**-K	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D	
100	VLBSV-ZA01030**-K	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D	
200	VLBSV-ZA02030**-K	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R	
400	VLBSV-ZA04030**-K	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R	
600	VLBSV-ZA06030**-K	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G	
750	VLBSV-ZA07530**-K	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G	

※ モータ軸キーレスを推奨します。

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

P1
タイプ

東芝機械株式会社殿

BS サーボモータ

T シリーズ

標準タイプ 低イナーシャ・特性 (モータ定格回転数 1500r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
400	VLBST-04015**V-K	1500	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7V	
800	VLBST-08015**V-K	1500	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1000	VLBST-10015**V-K	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1500	VLBST-15015**V-K	1500	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z	
2600	VLBST-26015**V-K	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
3700	VLBST-37015**V-K	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	

※ モータ軸キーレスを推奨します。

標準タイプ 低イナーシャ・特性 (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
500	VLBST-05030**V-K	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	0V	
800	VLBST-08030**V-K	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7V	
1400	VLBST-14030**V-K	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7X	
1800	VLBST-18030**V-K	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7X	
2400	VLBST-24030**V-K	3000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z	
3700	VLBST-65030**V-K	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	0X	
5000	VLBST-55030**V-K	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
5500	VLBST-55030**V-K	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	
6500	VLBST-65030**V-K	3000	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X	

※ モータ軸キーレスを推奨します。

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

8. 株式会社キーエンス殿

SV シリーズ (モータ定格回転数 3000r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	SV-M(B)005*S	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	SV-M(B)010*S	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	SV-M(B)020*S	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2R
400	SV-M(B)040*S	3000	P110	P110	P110●	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2R
750	SV-M(B)075*S	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	1G

SV シリーズ (モータ定格回転数 1500r/min)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
850	SV-M(B)100*S	1500	P120	P120	P130	P130	P130	P130	-	-	-	7X
1300	SV-M(B)150*S	1500	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S
1800	SV-M(B)200*S	1500	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	7Z
2900	SV-M(B)300*S	1500	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
4400	SV-M(B)500*S	1500	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。

2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。

3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカー別枠番組合せ表)

9. オムロン株式会社殿

G5 シリーズ R88M- (モータ定格回転数 3000r/min, AC200V 入力)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
50	K05030H/T	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110●	2D
100	K10030H/T	3000	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110△	P110	P110	P120△	2D
200	K20030H/T	3000	P110	P110	P110	P110	P110	P110	P110●	P120	P120●	2L
400	K40030H/T	3000	P110	P110	P110	P120	P120	P120	P120	P120	P130	2P
750	K75030H/T	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7S
1000	K1K030H/T	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7B
1500	K1K530H/T	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7B
2000	K2K030H/T	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7B
3000	K3K030H/T	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1S
4000	K4K030H/T	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z
5000	K5K030H/T	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z

G5 シリーズ R88M- (モータ定格回転数 3000r/min, AC400V 入力)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
750	K75030F/C	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7B	
1000	K1K030F/C	3000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	-	-	-	7B	
1500	K1K530F/C	3000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	7B	
2000	K2K030F/C	3000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	7B	
3000	K3K030F/C	3000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1S	
4000	K4K030F/C	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z	
5000	K5K030F/C	3000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z	

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比									
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42	
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69	
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51	
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78	
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60	
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87	

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28、30～31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご使用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 2 (サーボモータメーカ別枠番組合せ表)

オムロン株式会社殿

G5 シリーズ R88M- (モータ定格回転数 2000r/min, AC200V 入力)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
1000	K1K020H/T	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1S	
1500	K1K520H/T	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S	
2000	K2K020H/T	2000	P130	P130	P130	-	-	-	-	-	-	1S	
3000	K3K020H/T	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z	
4000	K4K020H/T	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	

G5 シリーズ R88M- (モータ定格回転数 2000r/min, AC400V 入力)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比										モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81		
400	K40020F/C	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	7B	
600	K60020F/C	2000	P120	P120	P120	P120	P120	P130	P130	-	-	7B	
1000	K1K020F/C	2000	P120	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	1S	
1500	K1K520F/C	2000	P120	P120	P130	P130	P130	-	-	-	-	1S	
2000	K2K020F/C	2000	P120	P120	P130	-	-	-	-	-	-	1S	
3000	K3K020F/C	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	7Z	
4000	K4K020F/C	2000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X	

G5 シリーズ R88M- (モータ定格回転数 1000r/min, AC200V & 400V 入力)

サーボモータ 容量(W)	サーボモータ形式		減速比									モータ フランジ コード
	形式	定格回転数 (r/min)	3.7	5	9	11	15	21	33	45	81	
900	K90010H/T	1000	P120	P120	P130	P130	-	-	-	-	-	1S
2000	K2K010H/T	1000	P130	P130	-	-	-	-	-	-	-	0X
3000	K3K010H/T	1000	P130	-	-	-	-	-	-	-	-	0X

寸法図 掲載頁

(頁)

枠番	出力軸形式	減速比								
		3.7	5	9	11	15	21	33	45	81
P110	中実軸 (N, W)	34	35	36	37	38	39	40	41	42
	フランジ軸 (F)	61	62	63	64	65	66	67	68	69
P120	中実軸 (N, W)	43	44	45	46	47	48	49	50	51
	フランジ軸 (F)	70	71	72	73	74	75	76	77	78
P130	中実軸 (N, W)	52	53	54	55	56	57	58	59	60
	フランジ軸 (F)	79	80	81	82	83	84	85	86	87

- 注) 1. 枠番別の定格トルク、許容最高入力回転数、許容ピークトルク、許容ラジアル・スラスト荷重については、選定表 3 (28, 30 ~ 31 頁) をご参照ください。
2. △の組合せでご利用の場合は、選定表 1 (9 頁) の無負荷ランニングトルク値をご確認のうえ選定ください。
無負荷ランニングトルク値が選定上大きい場合は、特殊対応も可能です。お問い合わせください。
3. ●の組合せは、選定表 3 (28 頁) の起動停止時ピークトルクをご確認ください。

選定表 3（定格表）

表 1-1 定格表 (SI 単位)

入力回転数 (r/min)		6000	5000	4000	3000	2000	1500	1000	起動停止時 ピークトルク ^{注) 2, 6}	非常時 最大トルク ^{注) 3, 6}	許容最高 入力回転数 ^{注) 4}
枠番	減速比	定格トルク ^{注) 1}							ピークトルク	非常時 最大トルク	許容最高 入力回転数
		N・m									
P110	3.7(3/11)	8.0	8.5	9.0	10.0	11.0	12.0	13.5	40.0	60.0	6000
	5	8.5	9.0	9.5	10.5	12.0	13.0	14.5	45.0		
	9	9.5	10.0	10.5	11.5	11.5	11.5	11.5	35.0		
	11	12.5	13.0	14.0	15.5	17.5	18.0	18.5	45.0		
	15	12.5	13.5	14.0	15.5	17.5	19.0	21.5			
	21	14.0	15.0	16.0	17.5	19.5	21.5	22.5			
	33	18.0	18.0	18.0	18.5	18.5	18.5	18.5			
	45	18.0	19.0	20.0	22.0	22.5	22.5	22.5			
	81	11.5	11.5	11.5	11.5	11.5	11.5	11.5	35.0		
P120	3.7(3/11)	34.0	36.0	38.5	42.0	47.5	52.0	58.5	140.0	175.0	6000
	5	36.0	38.0	41.0	44.5	50.5	55.0	62.0	145.0	240.0	
	9	41.0	43.0	43.0	43.0	43.5	43.5	43.5	140.0	200.0	
	11	27.5	29.0	31.0	34.0	38.5	42.0	47.5	135.0	180.0	
	15	37.5	40.0	42.5	46.5	52.5	57.5	64.5	185.0	250.0	
	21	40.0	42.5	45.5	49.5	56.0	61.0	69.0	190.0		
	33	34.5	36.5	39.0	40.5	40.5	40.5	40.5	135.0	180.0	
	45	47.0	49.5	53.0	55.0	55.0	55.0	55.5	180.0	250.0	
	81	43.5	43.5	43.5	43.5	43.5	43.5	43.5	140.0	200.0	
P130	3.7(3/11)	-	70.0	75.0	82.0	92.5	101.0	114.0	290.0	445.0	5000
	5		74.0	79.5	86.5	97.5	106.5	120.5	325.0	500.0	
	9		83.5	89.5	97.5	100.0	100.0	100.5	330.0		
	11		56.5	60.5	66.0	74.5	81.0	92.0	320.0	395.0	
	15		77.0	82.5	90.0	101.5	111.0	125.0	380.0	500.0	
	21		82.0	88.0	96.0	105.5	118.0	133.5			
	33		70.5	75.5	82.0	93.0	101.0	114.5	355.0	395.0	
	45		96.0	103.0	112.0	126.5	138.0	153.0	380.0	500.0	
	81		100.5	100.5	101.0	101.0	101.0	101.0	330.0		

表 1-2 定格表 (工学単位)

入力回転数 (r/min)		6000	5000	4000	3000	2000	1500	1000	起動停止時 ピークトルク ^{注) 2, 6}	非常時 最大トルク ^{注) 3, 6}	許容最高 入力回転数 ^{注) 4}
枠番	減速比	定格トルク ^{注) 1}							kgf・m	kgf・m	r/min
		kgf・m									
P110	3.7	0.82	0.87	0.92	1.02	1.12	1.22	1.38	4.08	6.12	6000
	5	0.87	0.92	0.97	1.07	1.22	1.33	1.48	4.59		
	9	0.97	1.02	1.07	1.17	1.17	1.17	1.17	3.57		
	11	1.27	1.33	1.43	1.58	1.78	1.83	1.89	4.59		
	15	1.27	1.38	1.43	1.58	1.78	1.94	2.19			
	21	1.43	1.53	1.63	1.78	1.99	2.19	2.29			
	33	1.83	1.83	1.83	1.89	1.89	1.89	1.89			
	45	1.83	1.94	2.04	2.24	2.29	2.29	2.29			
	81	1.17	1.17	1.17	1.17	1.17	1.17	1.17	3.57		
P120	3.7	3.47	3.67	3.92	4.28	4.84	5.30	5.96	14.3	17.8	6000
	5	3.67	3.87	4.18	4.54	5.15	5.61	6.32	14.8	24.5	
	9	4.18	4.38	4.38	4.38	4.43	4.43	4.43	14.3	20.4	
	11	2.80	2.96	3.16	3.47	3.92	4.28	4.84	13.8	18.3	
	15	3.82	4.08	4.33	4.74	5.35	5.86	6.57	18.9	25.5	
	21	4.08	4.33	4.64	5.05	5.71	6.22	7.03	19.4	25.5	
	33	3.52	3.72	3.98	4.13	4.13	4.13	4.13	13.8	18.3	
	45	4.79	5.05	5.40	5.61	5.61	5.61	5.66	18.3	25.5	
	81	4.43	4.43	4.43	4.43	4.43	4.43	4.43	14.3	20.4	
P130	3.7	-	7.14	7.65	8.36	9.43	10.30	11.6	29.6	45.4	5000
	5		7.54	8.10	8.82	9.94	10.86	12.3	33.1	51.0	
	9		8.51	9.12	9.94	10.2	10.2	10.2	33.6		
	11		5.76	6.17	6.73	7.59	8.26	9.38	32.6	40.3	
	15		7.85	8.41	9.17	10.35	11.3	12.7	38.7	51.0	
	21		8.36	8.97	9.79	10.75	12.0	13.6			
	33		7.19	7.70	8.36	9.48	10.3	11.7	36.2	40.3	
	45		9.79	10.5	11.4	12.9	14.1	15.6	38.7	51.0	
	81		10.2	10.2	10.3	10.3	10.3	10.3	33.6		

選定表 3 (定格表)

表 1-3 許容運転サイクル

入力回転数 (r/min)		6000		5000		4000		3000		2000		1500		1000	
枠番	減速比	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED	許容連続 運転時間	許容% ED
		min	%	min	%	min	%	min	%	min	%	min	%	min	%
P110	3.7(3/11)	5	30	10	50	10	60	20	70	20	80	30	90	30	90
	5		40		60		70		80						
	9		50		70		80		90						
	11		40		60		70		80		90				
	15														
	21														
	33														
	45		50		70		80		90						
	81														
P120	3.7(3/11)	5	20	10	20	10	30	20	40	20	60	30	70	30	80
	5		30		50		60		70		80				
	9		40		60		70		80						
	11		30		50		60		70		80		90		
	15														
	21														
	33														
	45		40		60		70		80		90				
	81														
P130	3.7(3/11)	-	-	5	20	5	30	10	40	15	60	20	70	30	80
	5			10	30	10	50	20	60	20	70	30	80		
	9				40		60		70		90				
	11				30		50		60		70		90		
	15														
	21			10	30		50		60		70		90		
	33														
	45														
	81														40

P1タイプ

- 注) 1. 定格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。1000 r/min 以下の入力回転数に対する定格トルクは、1000 r/min の定格トルクと同じです。
2. 運転サイクル中の起動・停止時に負荷するトルクの許容最大値です。
3. 非常停止の衝撃トルク、外部からの衝撃トルクの許容最大値です。全寿命中に 1000 回かかる場合の値を示しています。
4. 連続運転条件下ではない許容最高入力回転数です。
5. 間欠運転時の許容連続運転時間です。(超える場合または、連続運転の場合は、お問合せください。)
6. 入力軸径によっては、許容できない場合があります。
モータの取付要領 (96 頁) でご確認ください。

選定表 3 (許容外部荷重)

表 2-1 許容外部荷重 (SI 単位)

モータ回転数 (r/min)		6000		5000		4000		3000		2000		1500		1000		許容 モーメント N・m
枠番	減速比	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	
		N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	N	
P110	3.7(3/11)	215	425	230	450	250	485	275	535	315	610	345	670	395	770	70
	5	240	470	255	500	275	540	305	595	350	680	385	750	440	860	
	9	295	575	315	610	335	655	370	725	425	830	470	910	535	1045	
	11	310	615	330	650	355	700	395	775	450	885	495	975	570	1115	
	15	350	680	370	725	400	780	440	860	505	985	555	1080	635	1240	
	21	390	760	415	810	450	870	495	960	565	1100	620	1210	715	1385	
	33	455	885	485	940	520	1015	575	1115	655	1280	725	1405	830	1610	
	45	505	985	535	1045	580	1125	635	1240	730	1420	805	1560	920	1785	
P120	3.7(3/11)	615	1190	655	1265	705	1360	775	1500	890	1715	980	1885	1050	2160	300
	5	670	1245	710	1320	765	1425	845	1570	965	1795	1065	1975	1215	2260	
	9	745	1385	790	1475	855	1590	940	1750	1075	2000	1185	2205	1355	2525	
	11	905	1690	965	1795	1040	1935	1145	2130	1310	2435	1440	2680	1650	3070	
	15	965	1800	1025	1915	1105	2060	1220	2270	1395	2595	1535	2860	1760	3270	
	21	1075	2000	1145	2130	1230	2295	1355	2525	1550	2890	1710	3180	1955	3640	
	33	1205	2240	1280	2380	1380	2565	1515	2825	1735	3235	1910	3560	2190	4075	
	45	1400	2605	1485	2770	1600	2985	1765	3285	2020	3760	2225	4140	2545	4735	
P130	3.7(3/11)	1550	2890	1650	3070	1775	3305	1955	3640	2240	4170	2465	4585	2825	4800	620
	5	1890	3515	2005	3735	2165	4025	2380	4430	2725	4800	2900	4800	2900	4800	
	9	-	-	955	2015	1030	2170	1135	2390	1295	2735	1430	3010	1635	3445	
	11	-	-	1060	2235	1140	2405	1260	2650	1440	3030	1585	3335	1815	3820	
	15	-	-	1290	2715	1390	2925	1530	3220	1750	3685	1930	4055	2210	4640	
	21	-	-	1375	2910	1480	3135	1630	3450	1865	3945	2050	4345	2350	4975	
	33	-	-	1530	3230	1650	3480	1815	3830	2075	4380	2285	4825	2620	5520	
	45	-	-	1710	3610	1845	3885	2030	4280	2325	4895	2560	5390	2930	6170	
P130	3.7(3/11)	-	-	1990	4200	2145	4525	2360	4980	2705	5700	2975	6270	3405	7180	620
	5	-	-	2210	4655	2380	5015	2620	5520	3000	6315	3300	6955	3780	7960	
	9	-	-	2685	5665	2895	6105	3185	6720	3645	7690	4015	8465	4500	9400	
	11	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	15	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	21	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	33	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	45	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

- 注) 1. ラジアル荷重は、出力軸中央に作用した場合の値です。(スラスト荷重 0 N)
 2. スラスト荷重は、出力軸中心に作用した場合の値です。(ラジアル荷重 0 N)

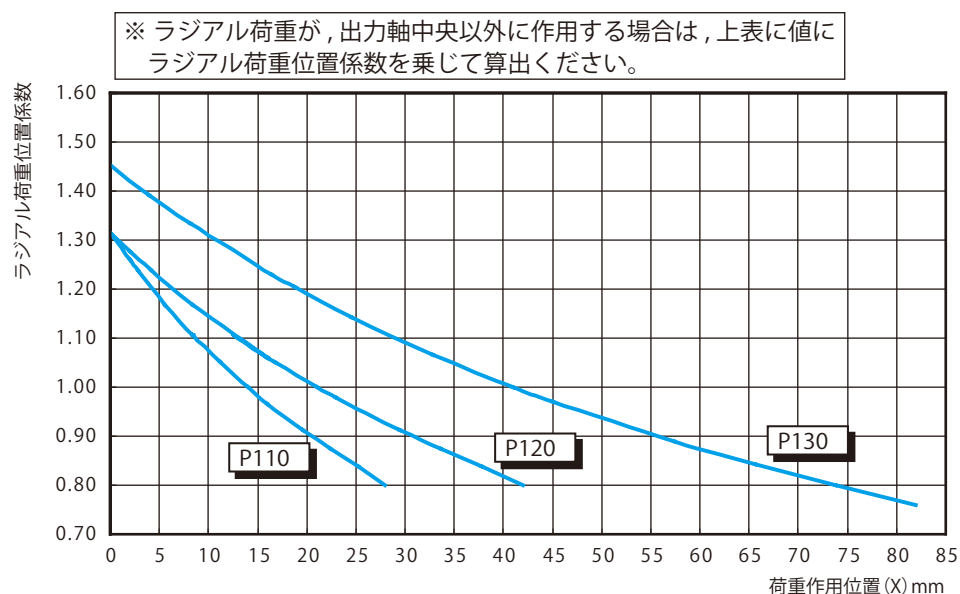


図 2. ラジアル荷重位置係数

選定表 3 (許容外部荷重)

表 2-2 許容外部荷重 (工学単位)

モータ回転数 (r/min)		6000		5000		4000		3000		2000		1500		1000		許容 モーメント kgf・m
枠番	減速比	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	ラジアル 荷重 注) 1	スラスト 荷重 注) 2	
		kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	kgf	
P110	3.7(3/11)	21.9	43.3	23.4	45.9	25.5	49.4	28.0	54.5	32.1	62.2	35.2	68.3	40.3	78.5	7.13
	5	24.5	47.9	26.0	51.0	28.0	55.0	31.1	60.7	35.7	69.3	39.2	76.5	44.9	87.7	
	9	30.1	58.6	32.1	62.2	34.1	66.8	37.7	73.9	43.3	84.6	47.9	92.8	54.5	106.5	
	11	31.6	62.7	33.6	66.3	36.2	71.4	40.3	79.0	45.9	90.2	50.5	99.4	58.1	113.7	
	15	35.7	69.3	37.7	73.9	40.8	79.5	44.9	87.7	51.5	100.4	56.6	110.1	64.7	126.4	
	21	39.8	77.5	42.3	82.6	45.9	88.7	50.5	97.9	57.6	112.1	63.2	123.3	72.9	141.2	
	33	46.4	90.2	49.4	95.8	53.0	103.5	58.6	113.7	66.8	130.5	73.9	143.2	84.6	164.1	
	45	51.5	100.4	54.5	106.5	59.1	114.7	64.7	126.4	74.4	144.8	82.1	159.0	93.8	182.0	
P120	3.7(3/11)	62.7	121.3	66.8	129.0	71.9	138.6	79.0	152.9	90.7	174.8	99.9	192.2	107.0	220.2	30.6
	5	68.3	126.9	72.4	134.6	78.0	145.3	86.1	160.0	98.4	183.0	108.6	201.3	123.9	230.4	
	9	75.9	141.2	80.5	150.4	87.2	162.1	95.8	178.4	109.6	203.9	120.8	224.8	138.1	257.4	
	11	92.3	172.3	98.4	183.0	106.0	197.2	116.7	217.1	133.5	248.2	146.8	273.2	168.2	312.9	
	15	98.4	183.5	104.5	195.2	112.6	210.0	124.4	231.4	142.2	264.5	156.5	291.5	179.4	333.3	
	21	109.6	203.9	116.7	217.1	125.4	233.9	138.1	257.4	158.0	294.6	174.3	324.2	199.3	371.0	
	33	122.8	228.3	130.5	242.6	140.7	261.5	154.4	288.0	176.9	329.8	194.7	362.9	223.2	415.4	
	45	142.7	265.5	151.4	282.4	163.1	304.3	179.9	334.9	205.9	383.3	226.8	422.0	259.4	482.7	
P130	3.7(3/11)	158.0	294.6	168.2	312.9	180.9	336.9	199.3	371.0	228.3	425.1	251.3	467.4	288.0	489.3	63.2
	5	192.7	358.3	204.4	380.7	220.7	410.3	242.6	451.6	277.8	489.3	295.6	489.3	295.6	489.3	
	9	-	-	97.3	205.4	105.0	221.2	115.7	243.6	132.0	278.8	145.8	306.8	166.7	351.2	
	11	-	-	108.1	227.8	116.2	245.2	128.4	270.1	146.8	308.9	161.6	340.0	185.0	389.4	
	15	-	-	131.5	276.8	141.7	298.2	156.0	328.2	178.4	375.6	196.7	413.4	225.3	473.0	
	21	-	-	140.2	296.6	150.9	319.6	166.2	351.7	190.1	402.1	209.0	442.9	239.6	507.1	
	33	-	-	156.0	329.3	168.2	354.7	185.0	390.4	211.5	446.5	232.9	491.8	267.1	562.7	
	45	-	-	174.3	368.0	188.1	396.0	206.9	436.3	237.0	499.0	261.0	549.4	298.7	629.0	
P130	3.7(3/11)	-	-	202.9	428.1	218.7	461.3	240.6	507.6	275.7	581.0	303.3	639.1	347.1	731.9	63.2
	5	-	-	225.3	474.5	242.6	511.2	267.1	562.7	305.8	643.7	336.4	709.0	385.3	811.4	
	9	-	-	273.7	577.5	295.1	622.3	324.7	685.0	371.6	783.9	409.3	862.9	458.7	958.2	
	11	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	15	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	21	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	33	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	
	45	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	

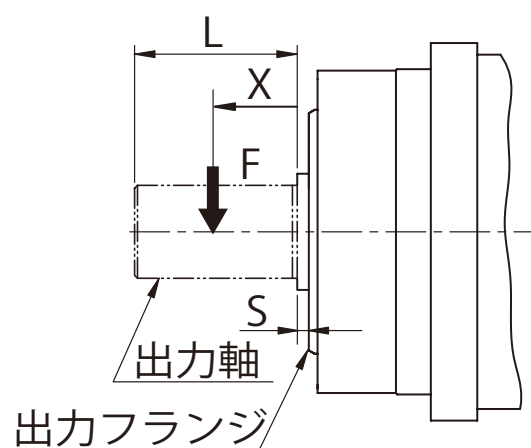
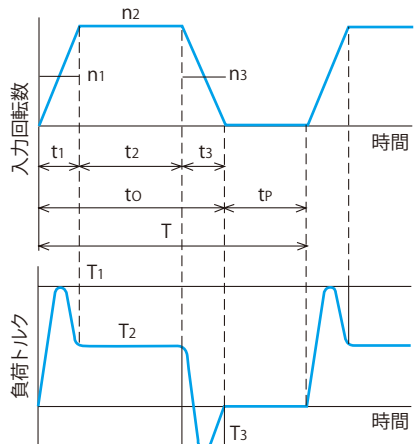


図 3

選定手順

選定のフローチャート及び計算式

図 4 負荷パターン



n_1 : 加速時平均入力回転数 t_1 : 加速時間 (s)
 図 4 の場合 $n_1 = \frac{n_2}{2}$ t_2 : 定常運転時間 (s)
 n_2 : 定常運転時入力回転数 t_3 : 減速時間 (s)
 n_3 : 減速時平均入力回転数 t_o : 運転時間 (s)
 t_p : 休止時間 (s)
 T : 運転周期 (s)
 T_1 : 起動時ピークトルク (N·m)
 T_2 : 定常運転時トルク (N·m)
 T_3 : 停止時ピークトルク (N·m)

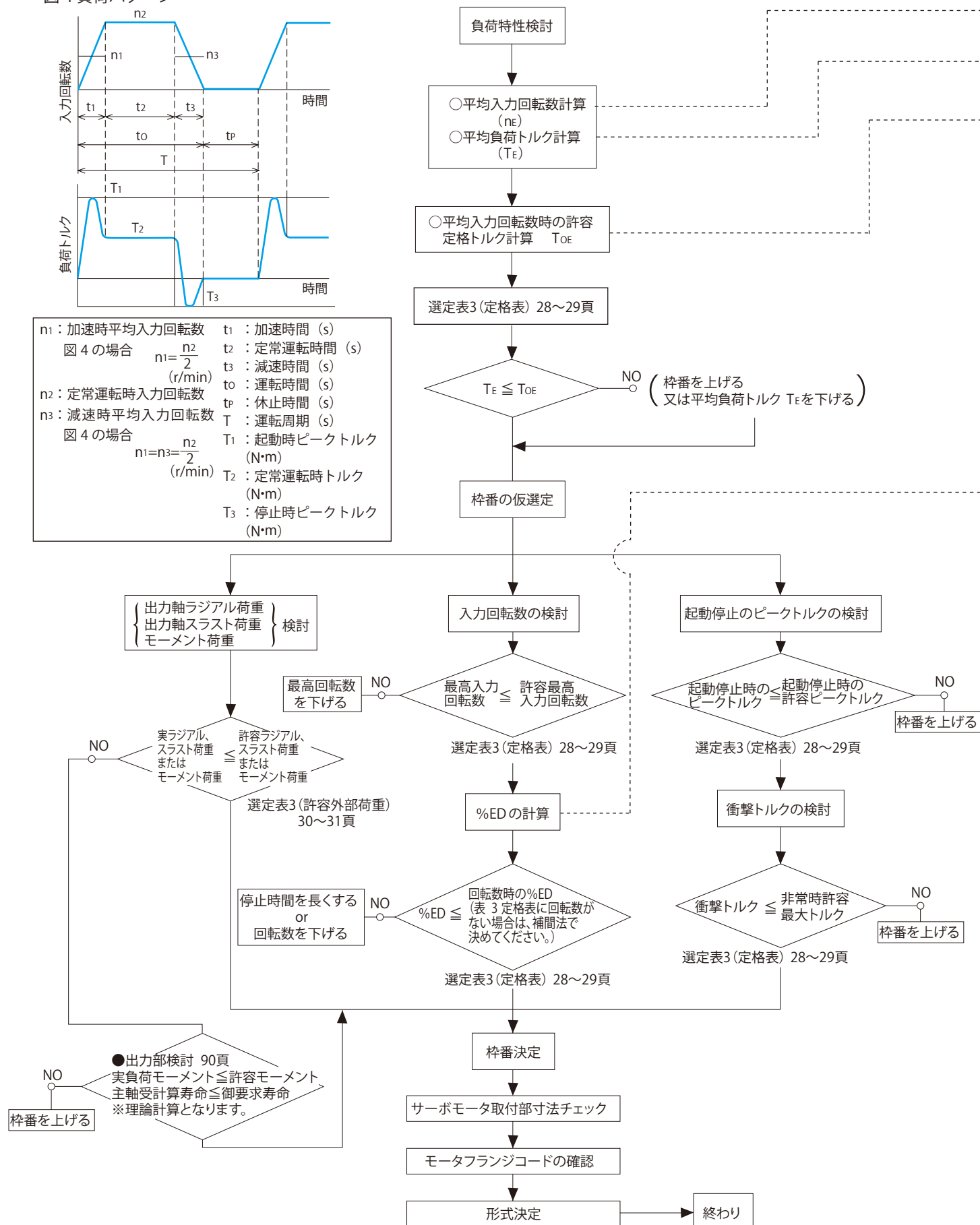


図 4 の負荷パターンの場合の計算

○ 平均入力回転数 $n_E = \frac{t_1 \cdot n_1 + t_2 \cdot n_2 + t_3 \cdot n_3 + \dots + t_n \cdot n_n}{t_o}$ 式 1 $n=4,5,6 \dots$

○ 平均負荷トルク $T_E = \left(\frac{t_1 \cdot n_1 \cdot T_1^{10/3} + t_2 \cdot n_2 \cdot T_2^{10/3} + t_3 \cdot n_3 \cdot T_3^{10/3} + \dots + t_n \cdot n_n \cdot T_n^{10/3}}{t_o \cdot n_E} \right)^{0.3} \times F_{S2}$ 式 2 $n=4,5,6 \dots$
(表 3)

○ 平均入力回転数
時の許容定格トルク $T_{OE} = \left(\frac{3000}{n_E} \right)^{0.3} \times T_o$ 式 3
※ 1000 r/min 以下の入力回転数に対する定格トルクは、
1000 r/min の定格トルクと同じです。 T_o : 3000r/min 時定格
選定表 3 (定格表) 28 ~ 29 頁

○ %ED $\%ED = \frac{t_o}{T} \times 100$ 式 4

平均入力回転数時の許容 %ED の計算 補間法

$$\%ED(x) = \frac{y_i(x - x_{i+1}) - y_{i+1}(x - x_i)}{x_i - x_{i+1}}$$

%ED(x)	: 求める%ED
x	: 平均入力回転数
x_i	: 定格表記載の平均入力回転数より低い回転数
y_i	: 上記回転数に於ける許容%ED
x_{i+1}	: 定格表記載の平均入力回転数より高い回転数
y_{i+1}	: 上記回転数に於ける許容%ED

表 3 F_{S2} 負荷係数

負荷の条件	F _{S2}
衝撃がほとんど無い場合	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

選定例

下記の仕様に対して ANFX-P120F-2RLD-15 を想定して確認をします。

(仕様)	T_A : 起動時ピークトルク	100N・m	t_A : 加速時間	0.2s
	T_R : 定常運転時トルク	30N・m	t_R : 定常運転時間	5.0s
	T_B : 停止時ピークトルク	80N・m	t_B : 減速時間	0.2s
	衝撃トルク : 200N・m が全寿命中に 700 回		t_P : 休止時間	3.0s
	n_A : 加速時平均入力回転数	1500r/min	t_O : 運転時間	5.4s
	n_R : 定常運転時入力回転数	3000r/min	T : 運転周期	8.4s
	n_B : 減速時平均入力回転数	1500r/min		

アプリケーションに於いて衝撃が殆どないとします。

(計算) 平均入力回転数 $n_E = \frac{0.2 \times 1500 + 5.0 \times 3000 + 0.2 \times 1500}{5.4} = 2889 \text{ (r/min)}$

平均負荷トルク $T_E = \left(\frac{0.2 \times 1500 \times 100^{10/3} + 5.0 \times 3000 \times 30^{10/3} + 0.2 \times 1500 \times 80^{10/3}}{5.4 \times 2889} \right)^{0.3} \times 1 = 39.6 \text{ N・m}$

平均入力回転数
時の許容定格トルク $T_{OE} = \left(\frac{3000}{2889} \right)^{0.3} \times 46.5 = 47.0 \geq 39.6 \rightarrow \text{ANFX-P120F-2RLD-15 を仮枠番選定します。}$

- 平均負荷トルクのチェック $39.6 < 47.0 \dots \text{OK}$

- %ED の計算 $\%ED = \frac{5.4}{8.4} \times 100 = 64.3\%$

- 連続運転時間 $20\text{min} = 1200\text{s} > 5.4\text{s} \dots \text{OK}$

$\frac{90 \times (2889 - 3000) - 70 \times (2889 - 2000)}{2000 - 3000} \div 72$

$72\% > 64.3\% \dots \text{OK}$

- 最高入力回転数のチェック $3000\text{r/min} < 6000\text{r/min}$

- 起動停止時のピークトルクのチェック $100\text{N・m} < 185\text{N・m}$

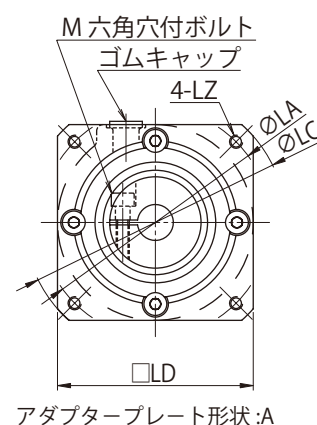
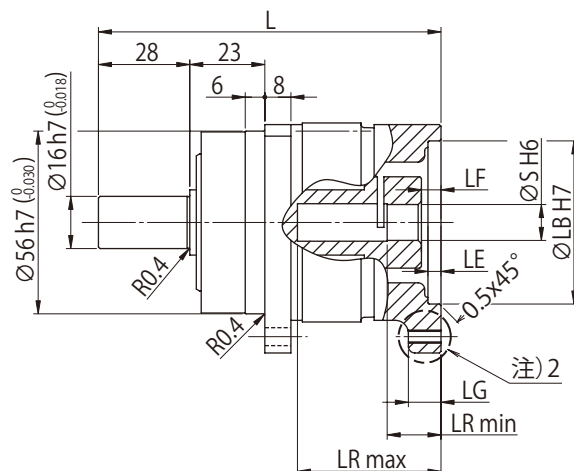
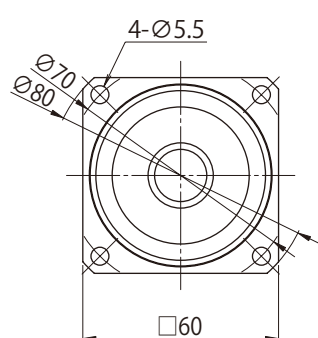
- 衝撃トルクのチェック $200\text{N・m} < 250\text{N・m}$ (全寿命中 1000 回)

選定表 3 (定格表)
28 ~ 29 頁

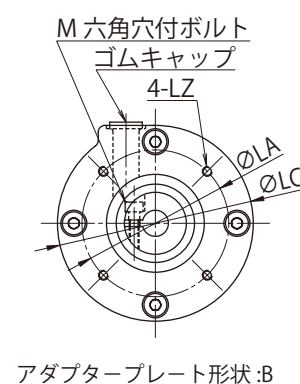
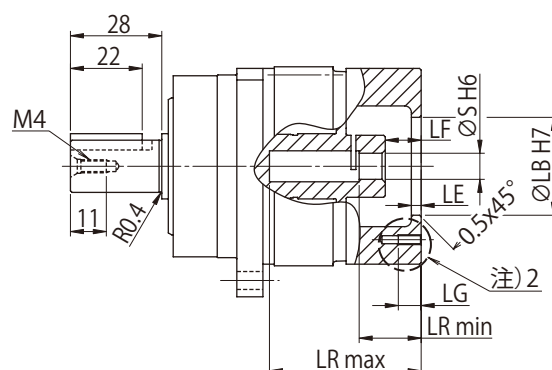
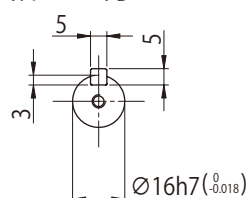
以上の検討より ANFX-P120F-2RLD-15 が選定されます。

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キ一付



3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	max	min							
		2C	108.5	45	30	60	-	5	11				7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	
7J	46	30		60	-	5	11	9	有効ネジ深さ	M4	46.5	19	6	M3		0.9	7J	
2D	46	30		60	-	5	11	9	有効ネジ深さ	M4	46.5	19	8	M3		0.9	2D	
2E	106	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.9	2E	
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2K	
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.9	2F	
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2L	
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.9	2P	
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.9	2G	
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.9	2H	
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.9	2R	
8A		107.5	90	70	105	80	6	7.5	12		貫通ネジ穴	M5	45.5	18	11	M4	1.0	8A
8B			90	70	105	80	6	7.5	12		貫通ネジ穴	M5	45.5	18	14	M4	1.0	8B
2T	90		70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	M6	45.5	18	14	M4	1.0	2T		
2J	113	100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴	M6	51	23.5	10	M4	1.1	2J		
8E	129.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴	M6	41	22	16	M5	1.3	8E		

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

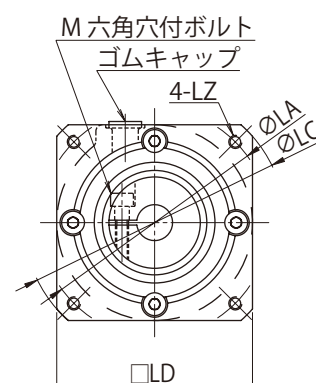
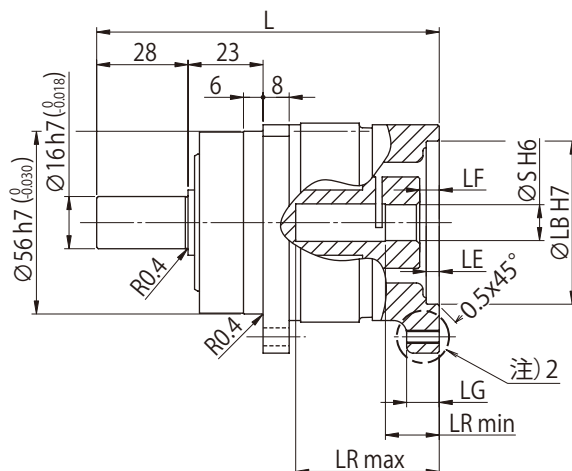
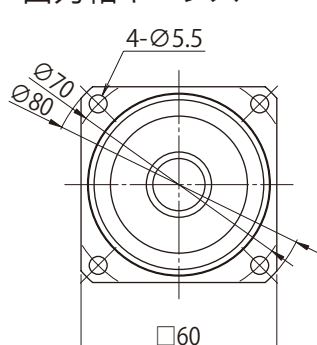
寸法図

枠番 P110

減速比 5

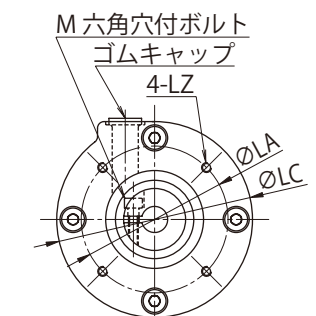
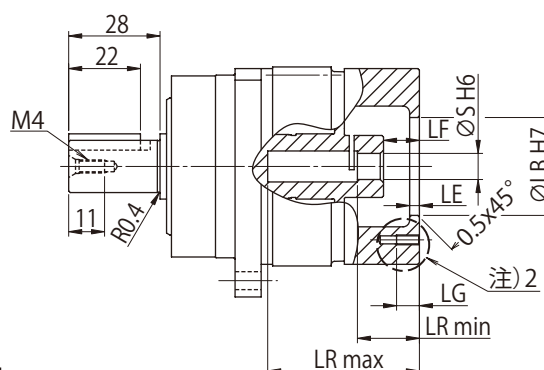
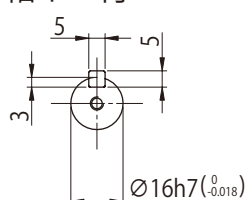
中実軸

出力軸キーレス



アダプタープレート形状:A

出力軸キー付



アダプタープレート形状:B

形式記号 ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	寸法																モータ フランジ コード
	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	
												max	min				
2C	108.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	19	8	M3	0.9	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	6	M3	0.9	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	8	M3	0.9	2D
2E	106	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.9	2E
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.9	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2L
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.9	2P
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.9	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.9	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.9	2R
8A	107.5	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	45.5	18	11	M4	1.0	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	45.5	18	14	M4	1.0	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	45.5	18	14	M4	1.0	2T
2J	113	100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴		M6	51	23.5	10	M4	1.1	2J
8E	129.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴		M6	41	22	16	M5	1.3	8E

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

出力軸キーレス



モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LR			S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注 1 ネジ形状	LZ	LR								
											max		min						
2C	108.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	19	8	M3	0.9	2C		
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	6	M3	0.9	7J		
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	8	M3	0.9	2D		
2E	106	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.9	2E		
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2K		
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.9	2F		
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.9	2L		
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.9	2P		
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.9	2G		
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.9	2H		
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.9	2R		
8A		107.5	90	70	105	80	6	7.5	12		貫通ネジ穴	M5	45.5	18	11	M4	1.0	8A	
8B			90	70	105	80	6	7.5	12		貫通ネジ穴	M5	45.5	18	14	M4	1.0	8B	
2T	90		70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	M6	45.5	18	14	M4	1.0	2T			
2J	113	100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴	M6	51	23.5	10	M4	1.2	2J			
8E	129.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴	M6	41	22	16	M5	1.3	8E			

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

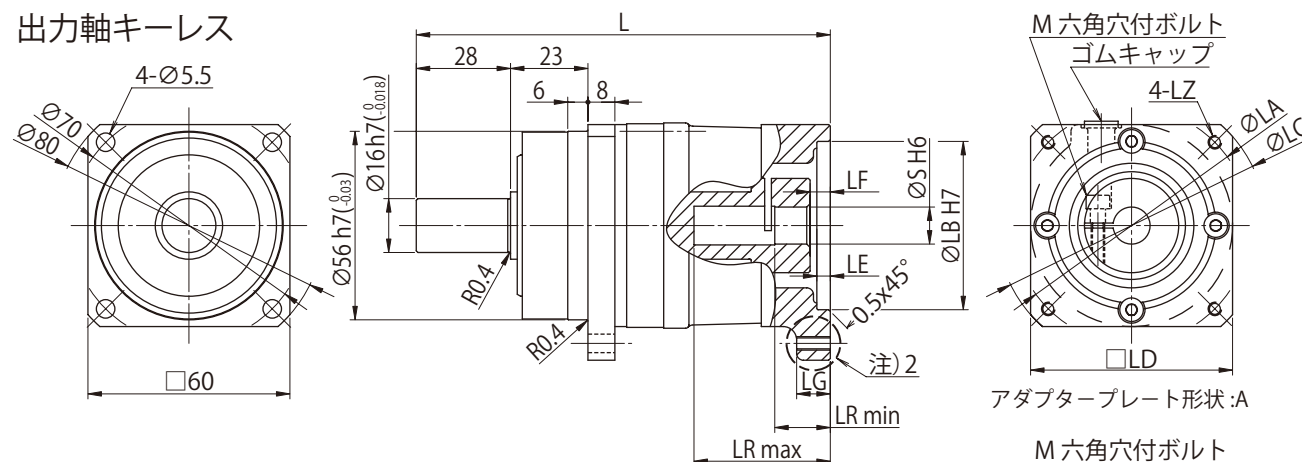
P1タイプ

枠番 P110

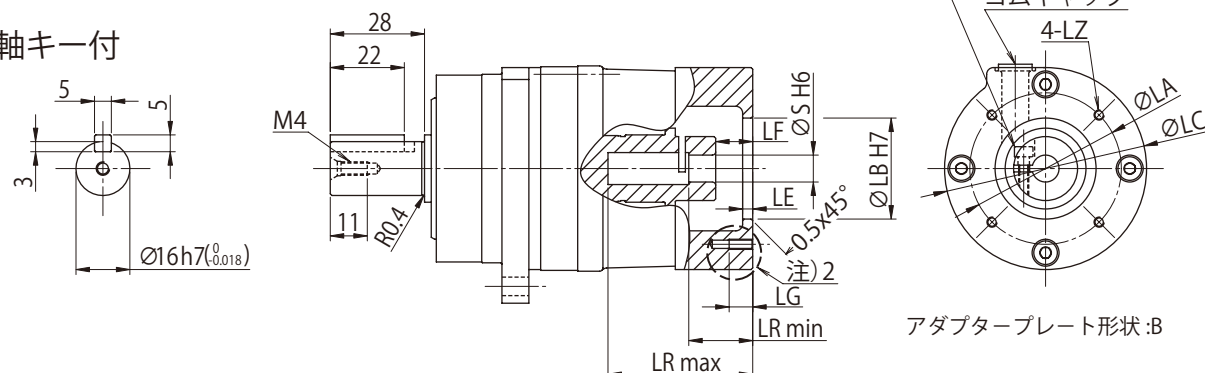
減速比 11

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (11)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG ネジ形状			max	min				
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7 有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.1	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.1	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.1	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9 有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9 有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.1	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H
2R	125.5	70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.2	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.3	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	14	M4	1.3	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.3	2T

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

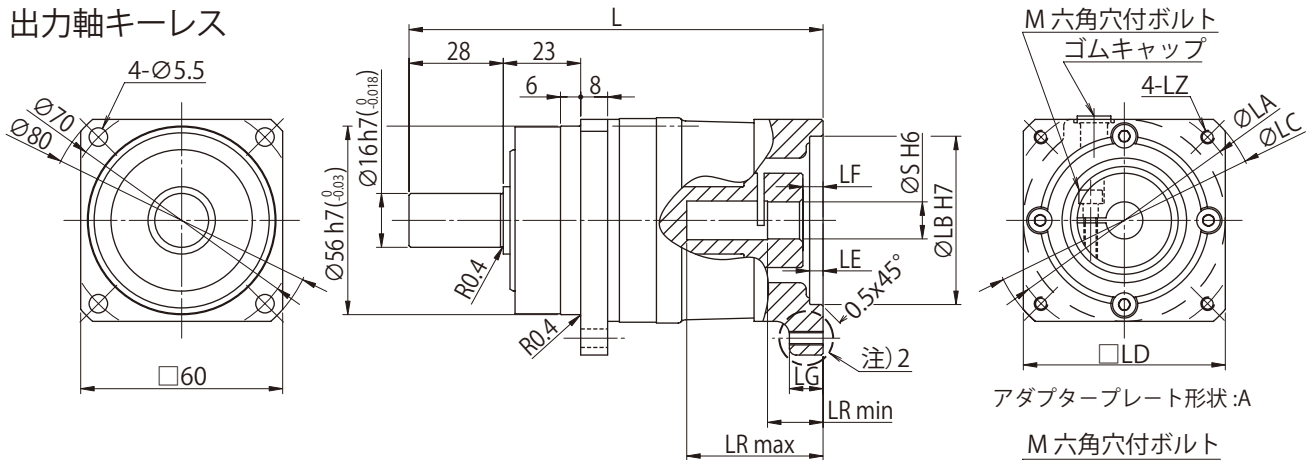
寸法図

枠番 P110

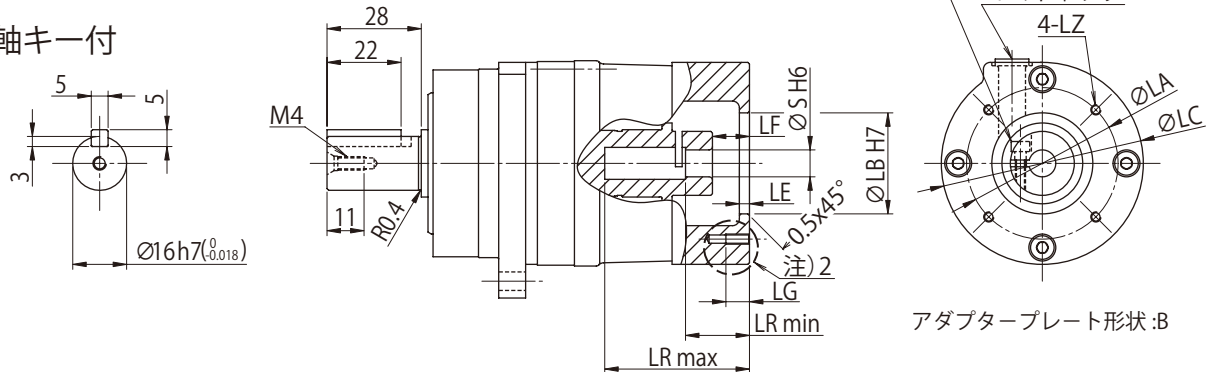
減速比 15

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (15)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG ネジ形状			max	min				
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7 有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.1	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.1	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.1	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9 有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9 有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.1	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.2	2R
8A	125.5	90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.3	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	14	M4	1.3	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.3	2T

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

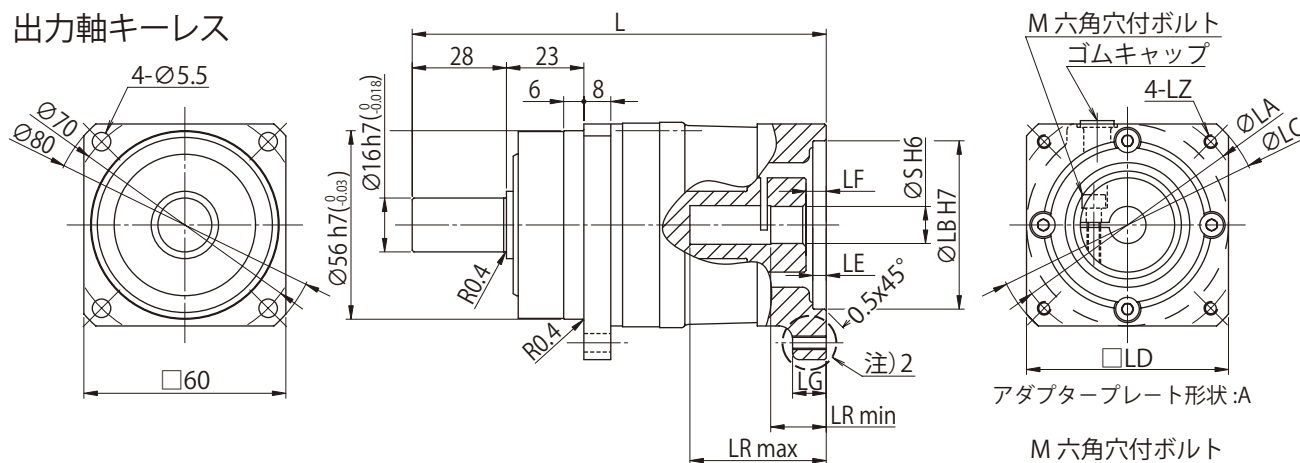
寸法図

枠番 P110

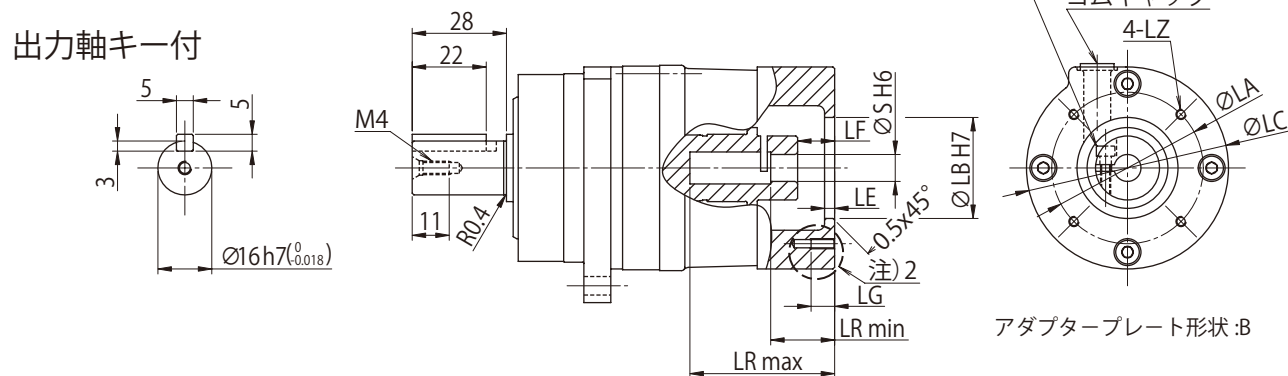
減速比 21

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (21)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.1	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.1	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.1	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.1	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.1	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H
2R	125.5	70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴	A	M5	40.5	16.5	14	M4	1.1	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.3	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	14	M4	1.2	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.2	2T

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

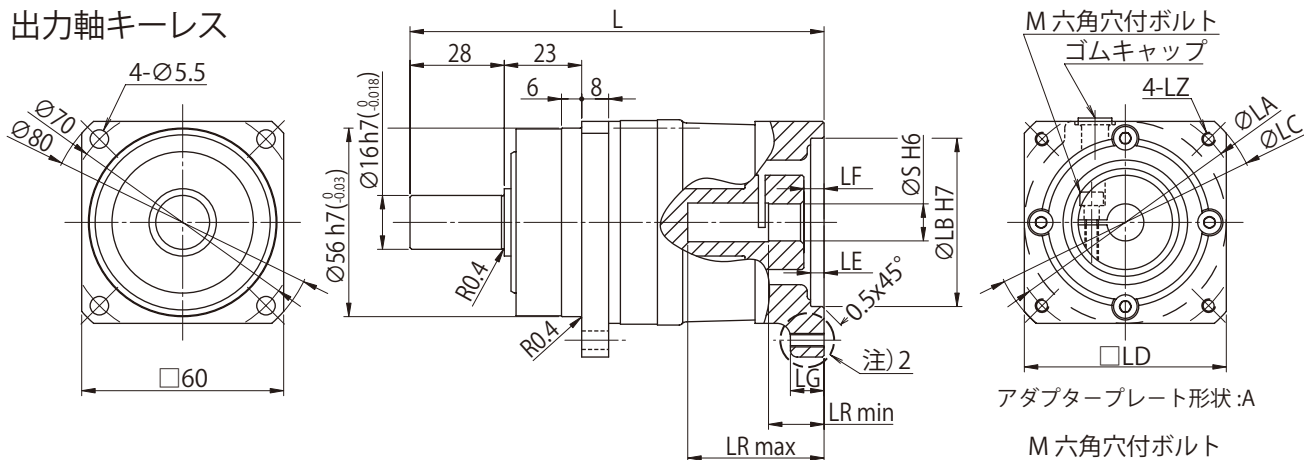
寸法図

枠番 P110

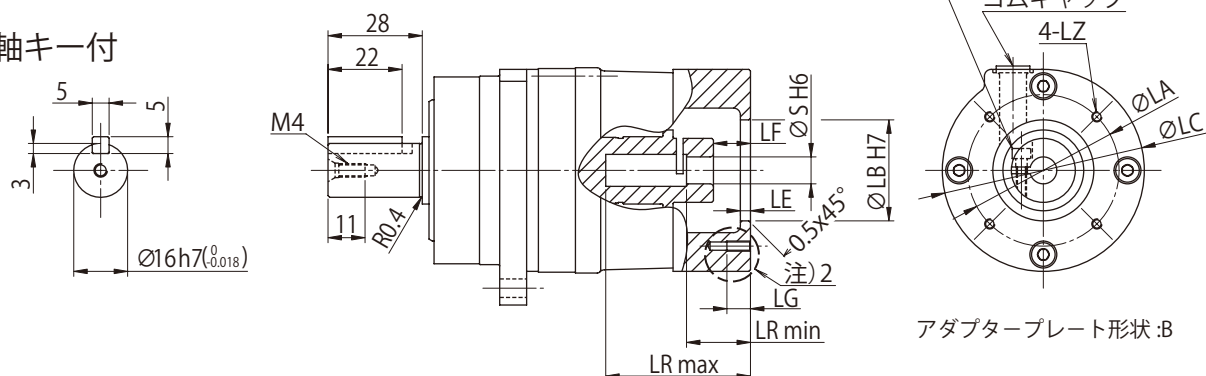
減速比 33

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (33)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.2	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.2	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.2	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.3	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.2	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.1	2G
2H	125.5	70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴	A	M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.1	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.4	8A
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.2	2T

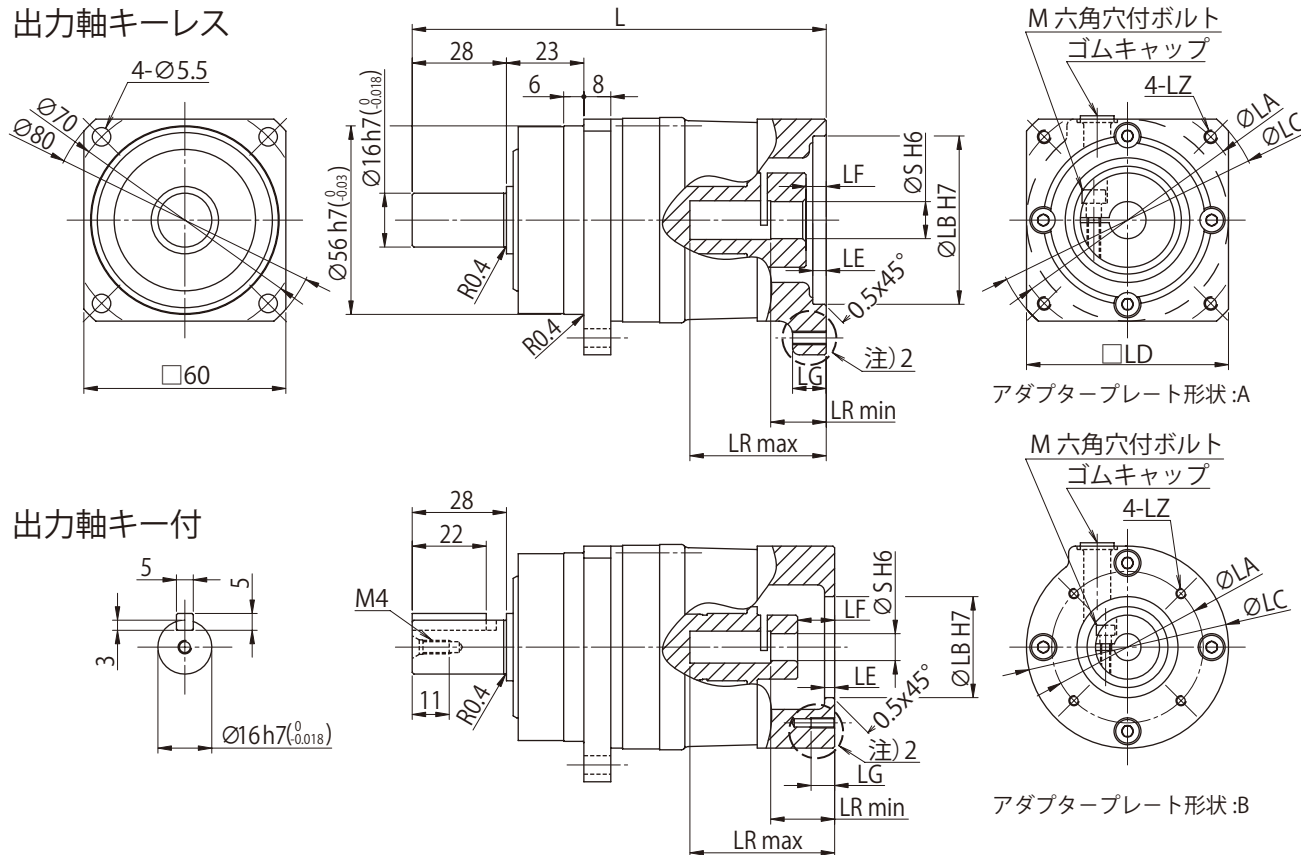
注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

中実軸

出力軸キーレス



形式記号
ANFX-P110

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード

バックラッシ — 減速比 (45)

3 分	: L3
15 分	: LD

モータ フランジ コード	寸法															質量 (kg)	モータ フランジ コード
	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注 1 アダプター プレート 形状	LR		S	M				
										ネジ形状	max			min			
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.2	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.2	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.2	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2E
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.1	2F
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.1	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

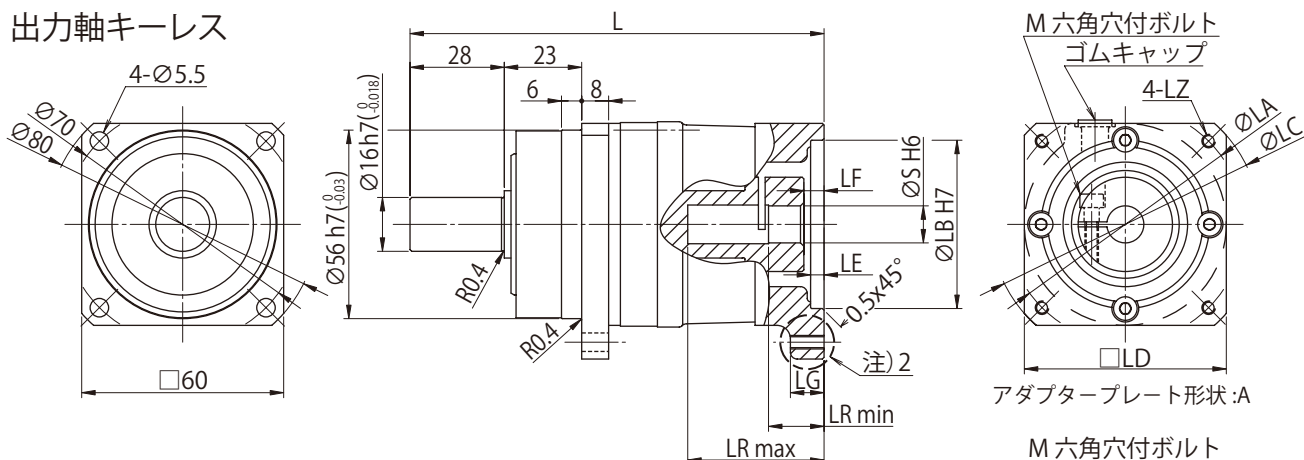
寸法図

枠番 P110

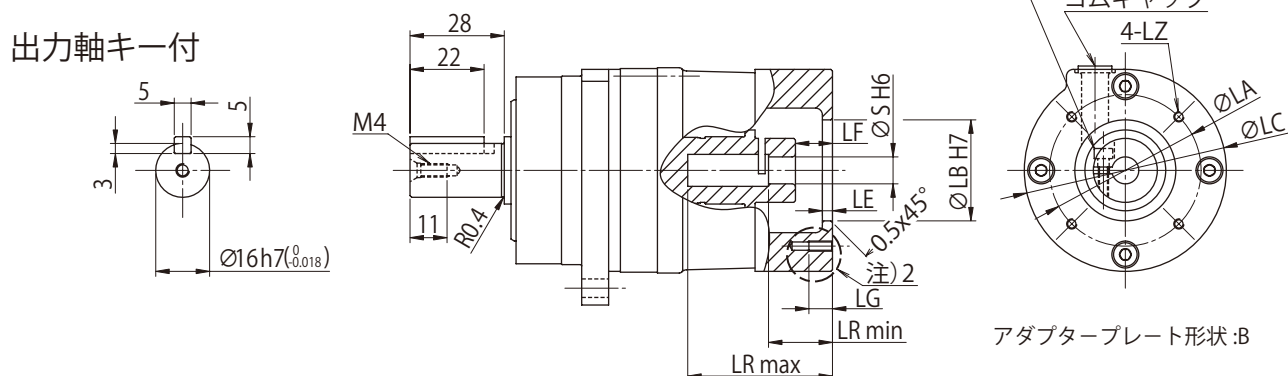
減速比 81

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P110 出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (81)

キーレス : N
キー付 : W

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2C	126.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.1	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.1	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.1	2D
2E	124	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.2	2E
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.2	2H

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法 : JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

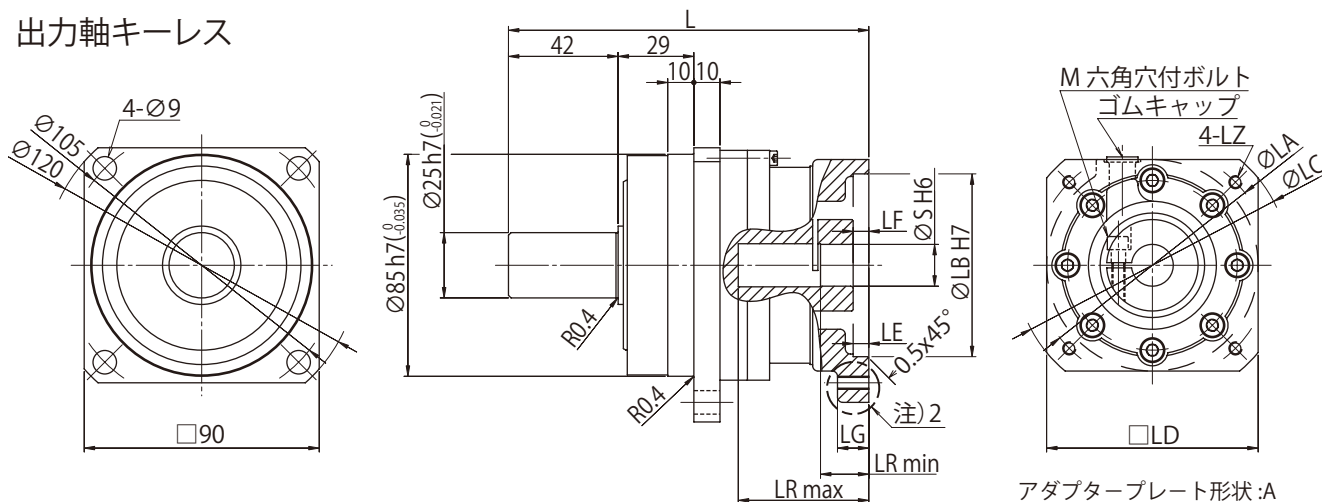
P1タイプ

枠番 P120

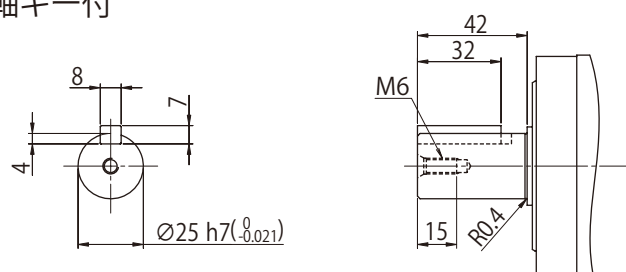
減速比 3.7

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (3.7)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
0U	139	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	A	M5	50	18.5	16	M5	2.5	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.4	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.5	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.4	1G
0V ^{注3}	152.5	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	14	M4	2.6	0V ^{注3}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.6	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.5	7V
1L		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.5	7V
7A	152.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.9	1L
7B		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.7	7A
0W	165.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.6	7B
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.0	0W
0Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.9	7Y
7R		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.1	0Y
7X	155.5	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.8	7R
1S		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.7	7X
7Z	190.5	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.2	1S
7Z		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.2	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

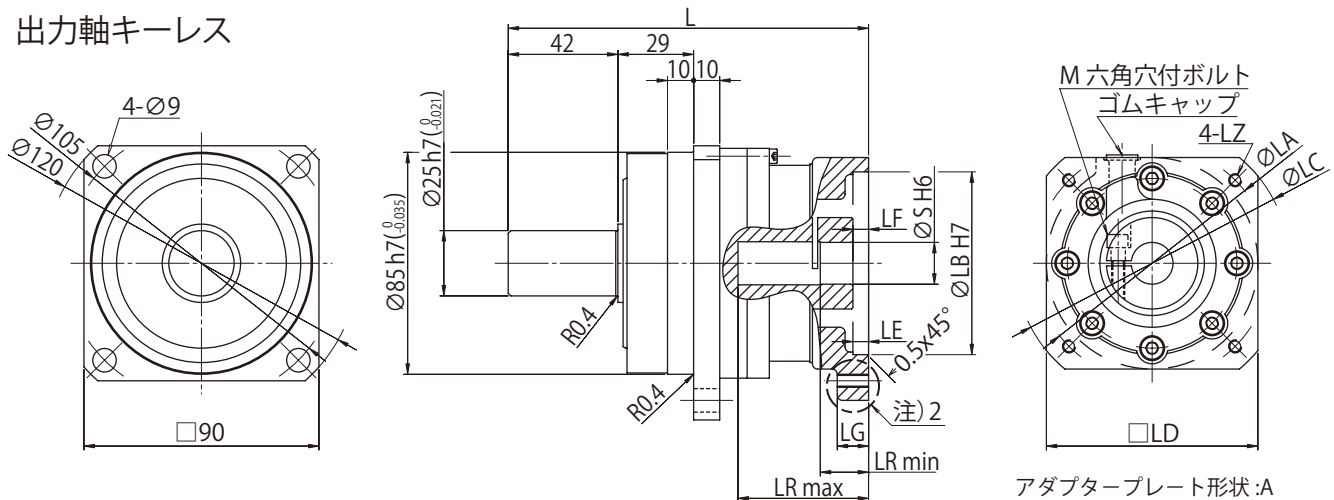
寸法図

枠番 P120

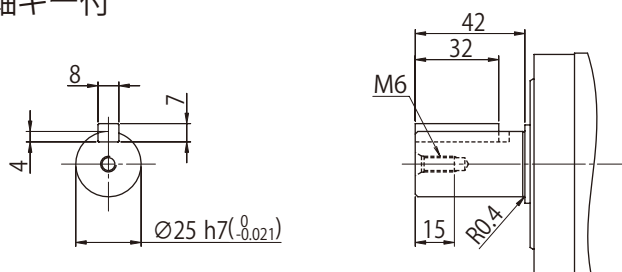
減速比 5

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注 1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
0U	139	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	A	M5	50	18.5	16	M5	2.5	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.4	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.5	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.4	1G
0V ^{注3}	152.5	100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	30	14	M4	2.6	0V ^{注3}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.6	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.5	7V
1L		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.5	7V
7A	152.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.9	1L
7B		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.7	7A
0W	165.5	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.6	7B
7Y		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.6	7B
0Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.0	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.9	7Y
0Y	155.5	135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.1	0Y
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.8	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.7	7X
1S		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.2	1S
7Z	190.5	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.2	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

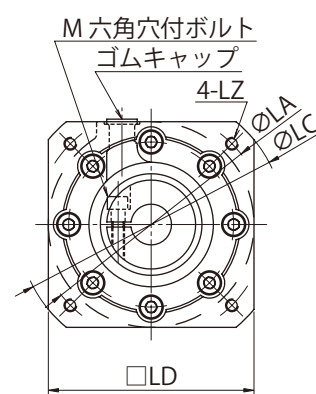
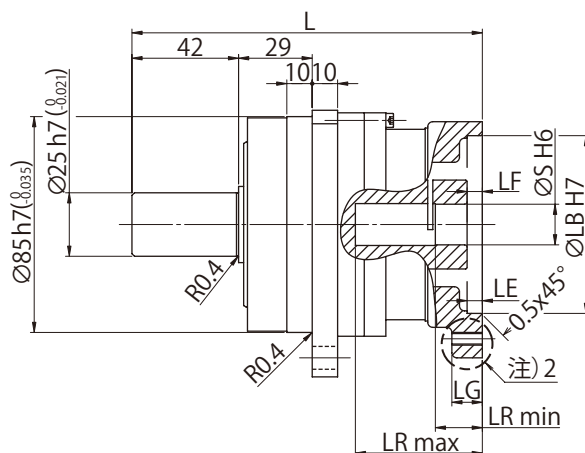
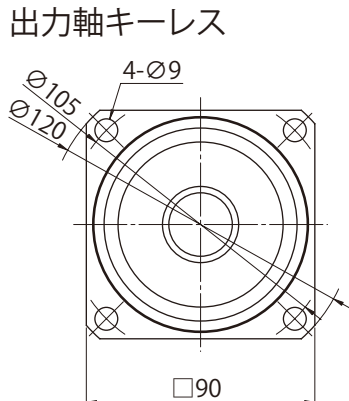
寸法図

枠番 P120

減速比 9

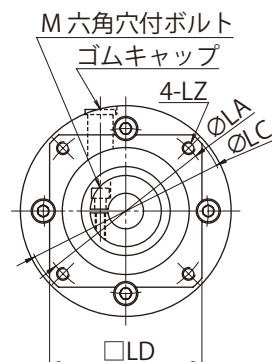
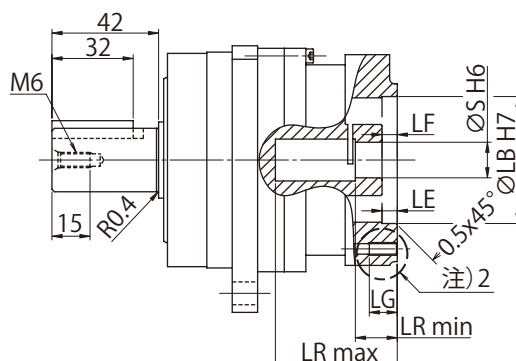
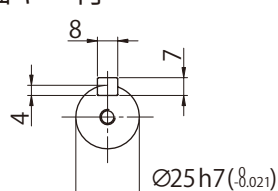
中実軸

出力軸キーレス



アダプタープレート形状 :A

出力軸キー付



アダプタープレート形状 :B

形式記号

ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状

モータフランジコード

バックラッシ

減速比 (9)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2R	137	70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ	A	M5	48	16.5	14	M4	2.5	2R
0U	139	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	16	M5	2.5	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.4	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.5	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.4	1G
2J	152.5	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	10	M4	2.6	2J
0V ^{注3}		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	30	14	M4	2.4	0V ^{注3}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.6	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.5	7V
1L	165.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.9	1L
7A	152.5	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.7	7A
7B		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.6	7B
0W	165.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.0	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.9	7Y
0Y	155.5	135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.1	0Y
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.8	7R
7X	190.5	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.8	7X
1S		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.3	1S
7Z		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.2	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

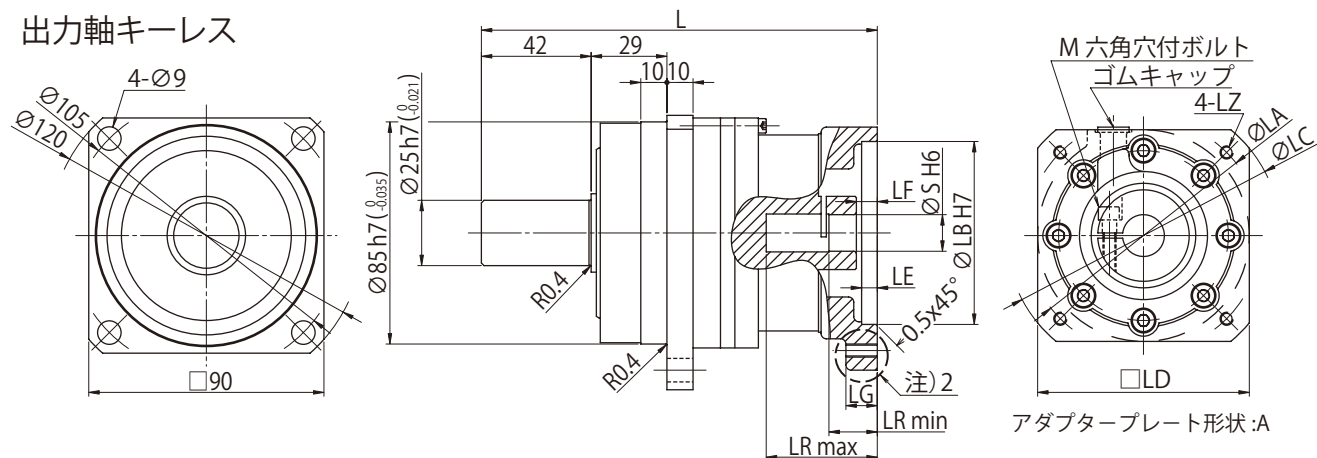
2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

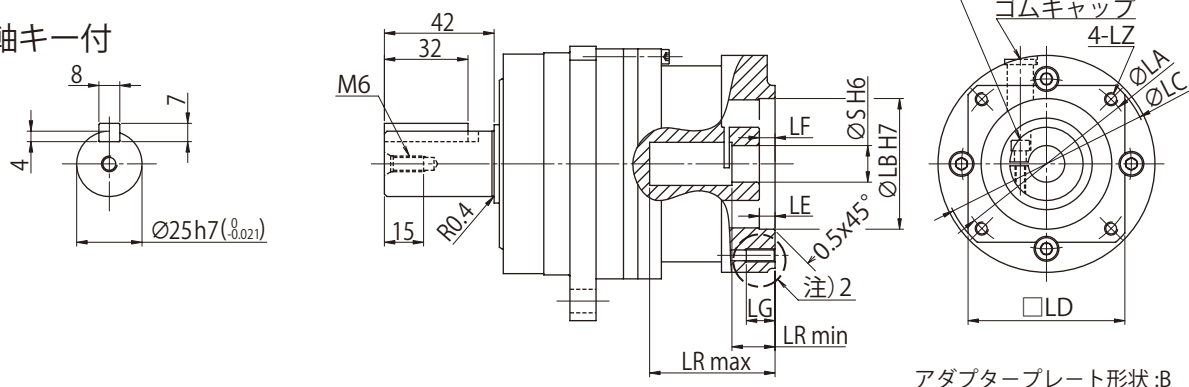
4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キ一付



3分	: L3
15分	: LD

モーター フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モーター フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
2P	150.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.8	2P
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.8	2R
8B		152.5	90	70	105	81	6	8	12		貫通ネジ穴	M5	42.5	18.5	14	M4	2.8
0U	90		70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	M5	42.5	18.5	16	M5	2.9	0U	
7S	90		70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	M5	42.5	18.5	19	M5	2.9	7S	
2T	90		70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	M6	42.5	18.5	14	M4	2.8	2T	
7P	90		70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	M6	42.5	18.5	16	M5	2.9	7P	
1G	90		70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	M6	42.5	18.5	19	M5	2.9	1G	
2J	166		100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴	M6	56	32	10	M4	3.0	2J
0V ^{注3}			100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴	M6	56	30	14	M4	2.9	0V ^{注3}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴	M6	56	32	16	M5	3.0	8E	
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴	M6	56	32	19	M5	3.0	7V	
1L	179	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴	A	M6	46	31.5	24	M6	3.4	1L
7A	166	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	3.1	7A
0W	179	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.7	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	3.4	7Y
0Y		135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.6	0Y
7R	169	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	16	M5	3.2	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	19	M5	3.2	7X
7Z		204	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴	M8	71	55	24	M6	3.7	7Z

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

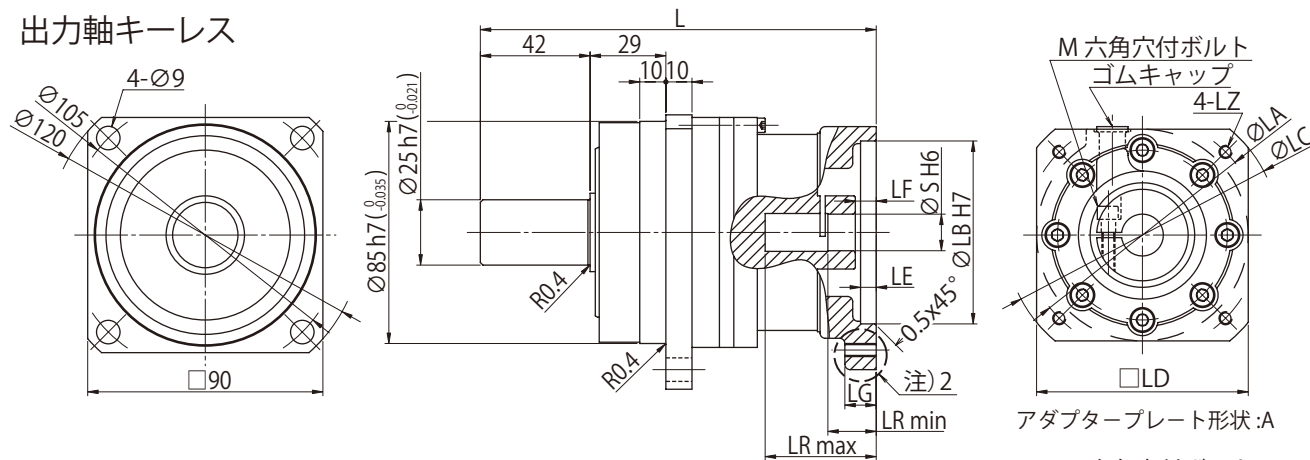
寸法図

枠番 P120

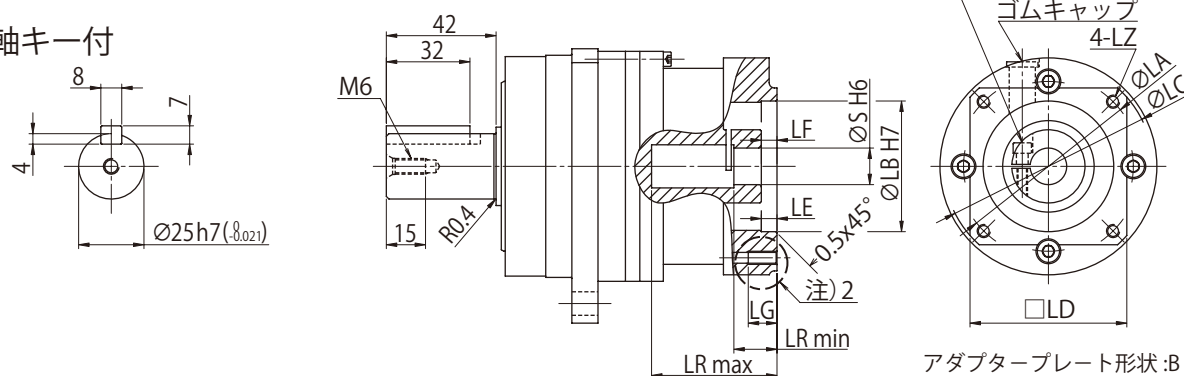
減速比 15

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号

ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状

モータフランジコード

バックラッシュ — 減速比 (15)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2P	150.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.8	2P
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.8	2R
8B	152.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.8	8B
0U		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	16	M5	2.9	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	19	M5	2.9	7S
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.8	2T
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	16	M5	2.9	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	19	M5	2.9	1G
2J	166	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J
0V ^{注3}		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	30	14	M4	2.9	0V ^{注3}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	16	M5	3.0	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	19	M5	3.0	7V
1L	179	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	3.4	1L
7A	166	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	3.1	7A
0W	179	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.7	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	3.4	7Y
0Y	169	135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.6	0Y
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	16	M5	3.2	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	19	M5	3.2	7X
7Z	204	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.7	7Z

注1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

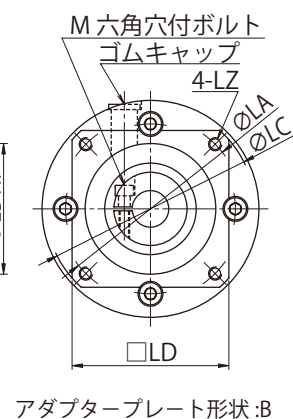
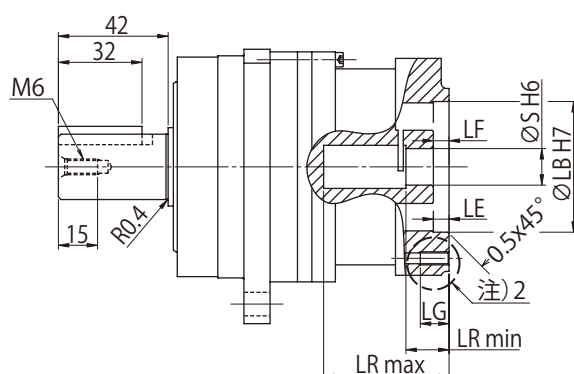
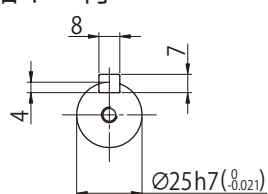
2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

中実軸

出力軸キーレス



ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状

モータフランジコード

バックラッシ

一 減速比 (21)

3分	: L3
15分	: LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	寸法			アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
								LG	注1	ネジ形状			max	min				
2P	150.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.8	2P	
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	9	M4	2.8	2H	
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.8	2R	
8B	152.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.8	8B	
0U		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	16	M5	2.9	0U	
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	19	M5	2.9	7S	
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.8	2T	
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	16	M5	2.9	7P	
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	19	M5	2.9	1G	
2J		100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J	
0V ^{注3}	166	100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	30	14	M4	3.0	0V ^{注3}	
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	16	M5	3.0	8E	
7A		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	3.1	7A	
7R	169	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		A	M8	59	35	16	M5	3.2	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴			M8	59	35	19	M5	3.2	7X
7Z		204	145	110	165	120	7	42	16			貫通ネジ穴	M8	71	55	24	M6	3.7

- モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。
- モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。
- 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

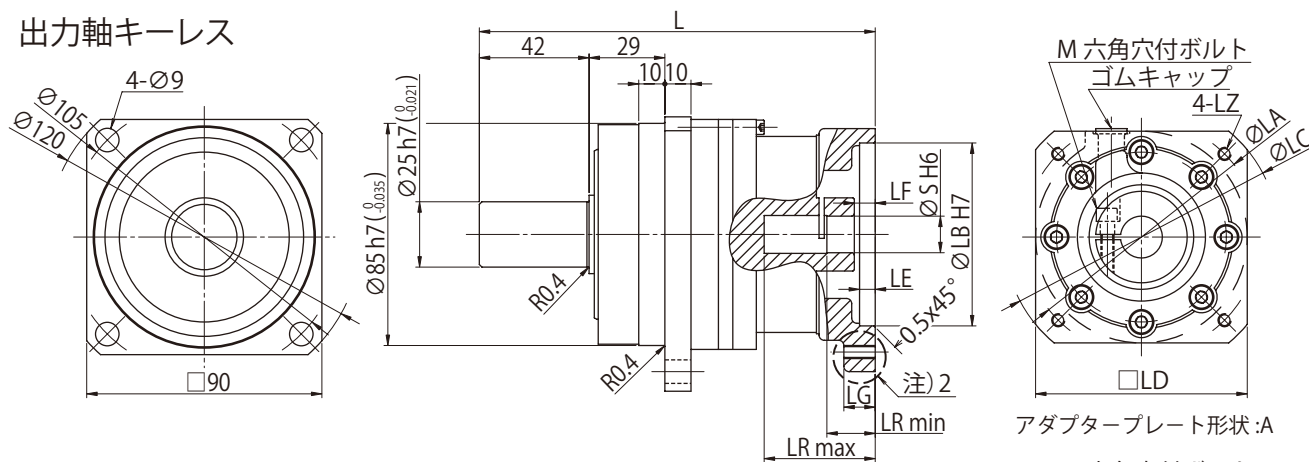
寸法図

枠番 P120

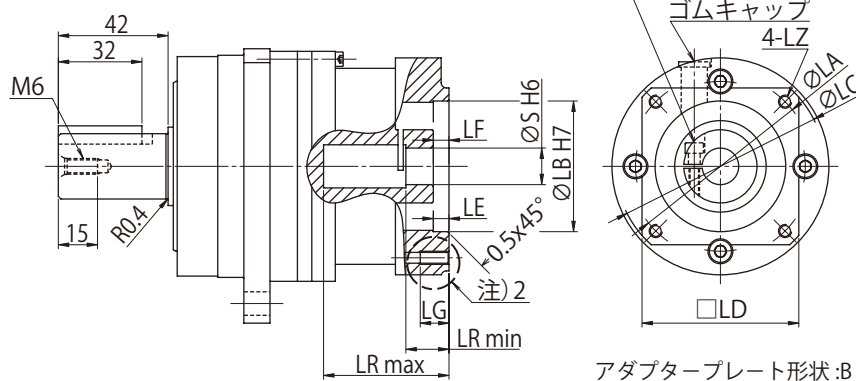
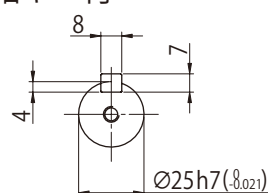
減速比 33

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P120 出力軸形状 - モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (33)

キーレス : N
キー付 : W

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	max	min								
2P	150.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.9	2P		
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.9	2R		
8B	152.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.9	8B		
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.9	2T		
2J	166	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J		

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

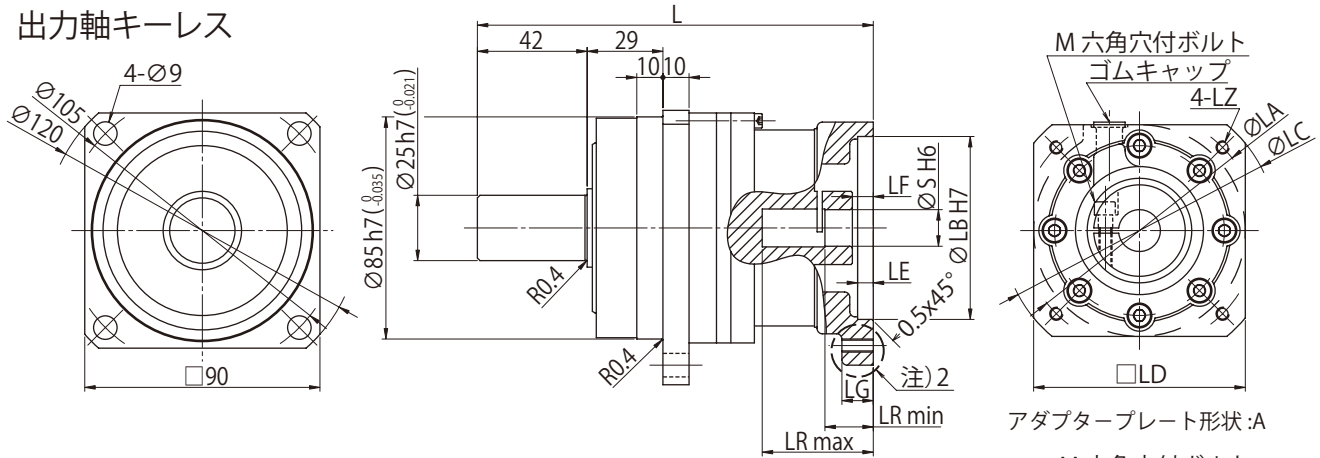
寸法図

枠番 P120

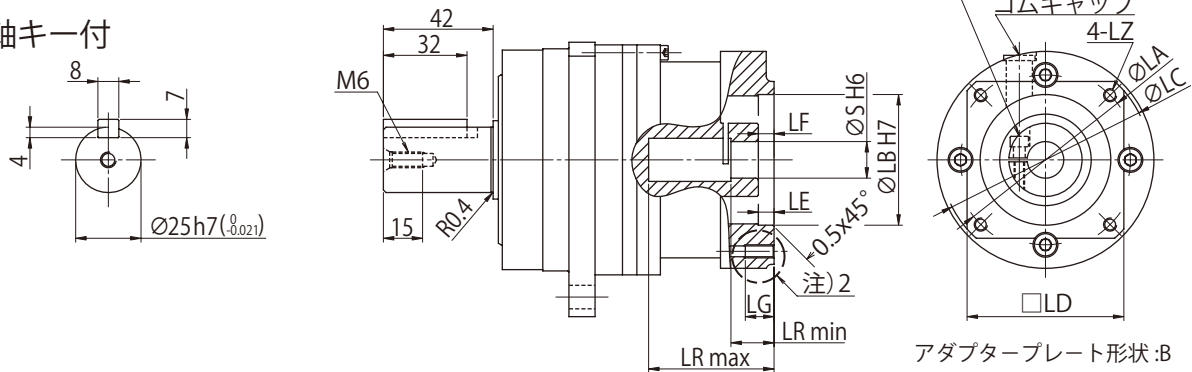
減速比 45

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モーターフランジコード - バックラッシュ - 減速比 (45)

3分 : L3
15分 : LD

モーター フランジ コード	L	寸法							注 1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モーター フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2K	150.5	60	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	11	M4	2.9	2K
2L		70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	2.9	2L
2P		70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	14	M4	2.9	2P
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	9	M4	2.9	2H
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.9	2R
8A	152.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	11	M4	2.9	8A
8B		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	14	M4	2.9	8B
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.9	2T
2J	166	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法 : JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モーター固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

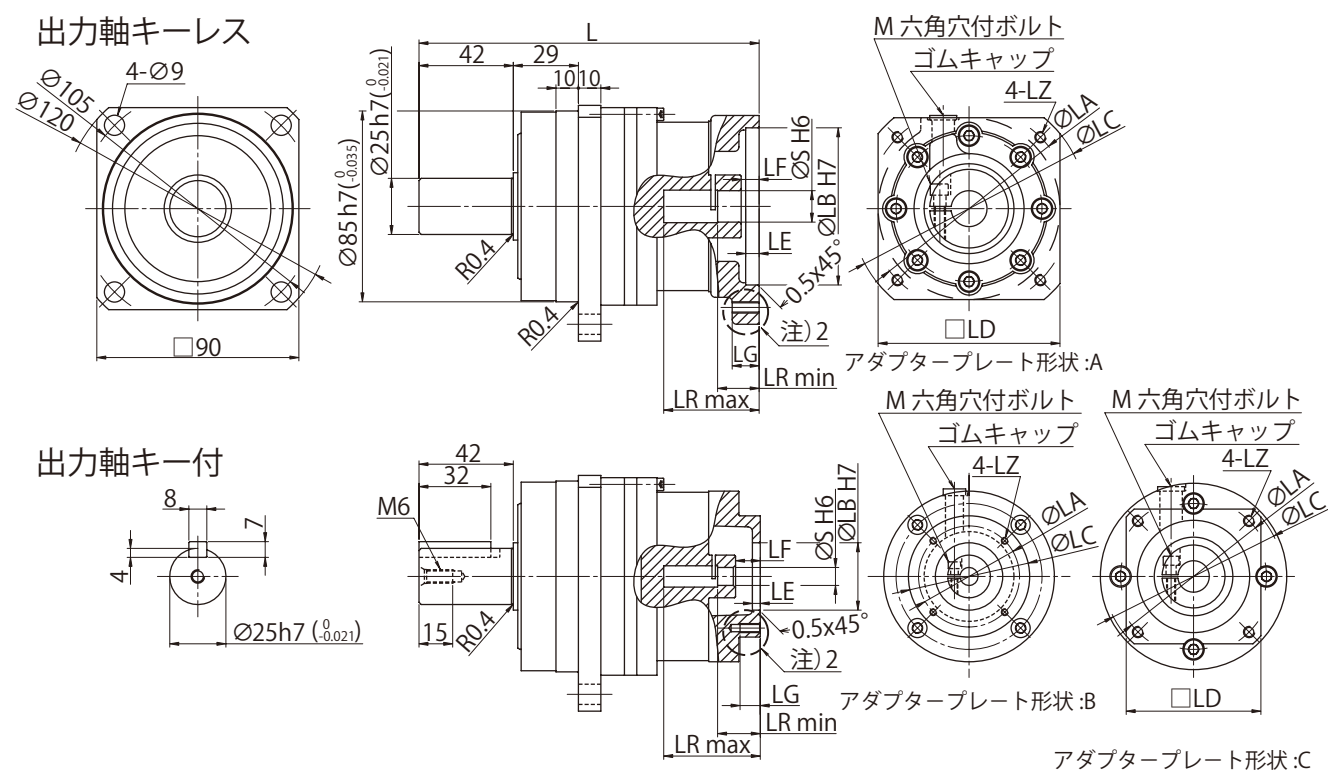
寸法図

P1タイプ

枠番 P120

減速比 81

中実軸



形式記号 ANFX-P120

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード

バックラッシ

減速比 (81)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2C	153	45	30	54	-	4	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	2.8	2C
2D		46	30	54	-	4	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	2.8	2D
2E	150.5	60	50	80	60	6	8.5	9	有効ネジ深さ	C	M4	40.5	16.5	8	M3	2.9	2E
2K		60	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	2.9	2K
2F		70	50	80	60	6	8.5	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	8	M3	2.9	2F
2G		70	50	80	60	6	8.5	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	8	M3	2.9	2G
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ	A	M5	40.5	16.5	9	M4	2.9	2H
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.9	2R
2T	152.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M6	42.5	18.5	14	M4	2.9	2T

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

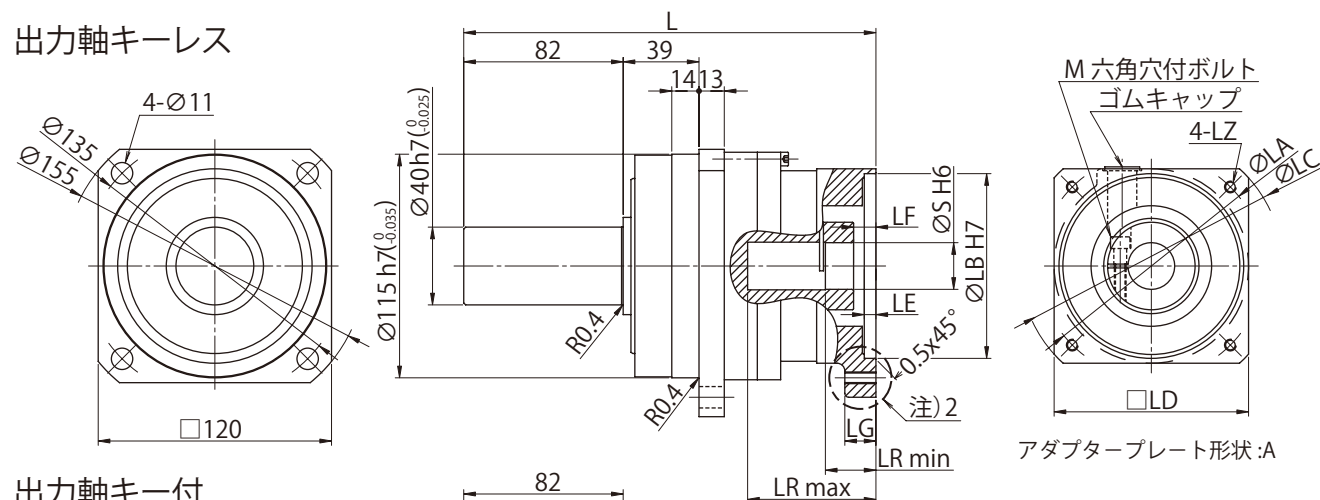
寸法図

枠番 P130

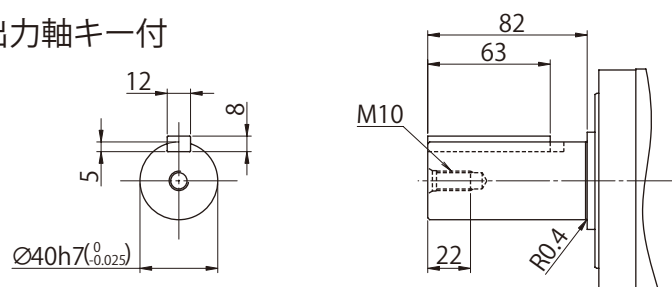
減速比 3.7

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (3.7)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1S	221.5	145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴	A	M8	74	34	22	M6	6.9	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.8	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	1T
0Z		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	0Z
0X ^{注3)}	267	200	114.3	230	180	6	41.5	24	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	8.4	0X ^{注3)}

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法 : JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータフランジコード 0X のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

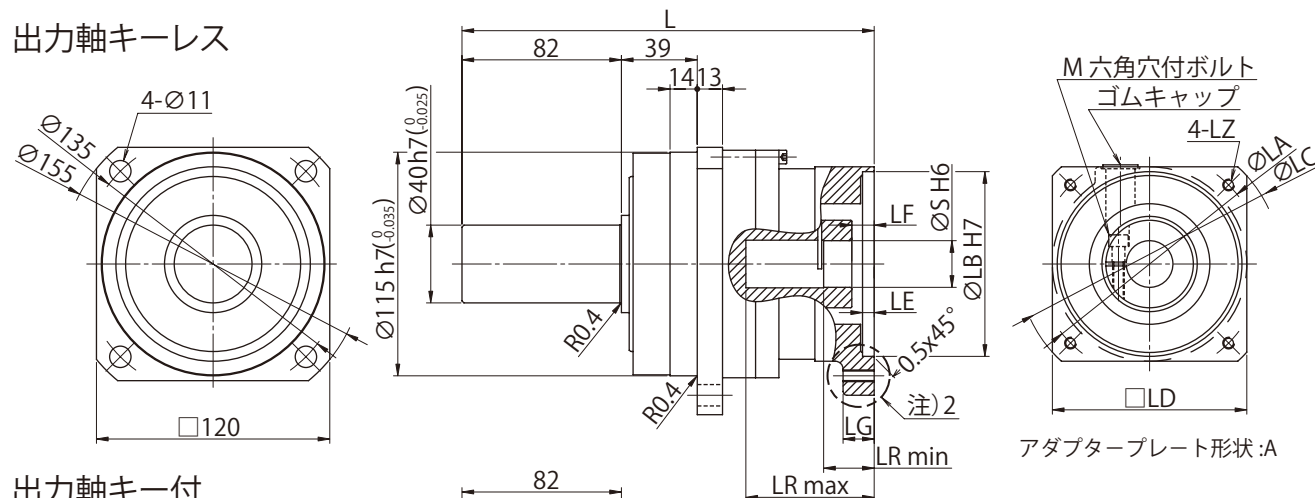
P1タイプ

枠番 P130

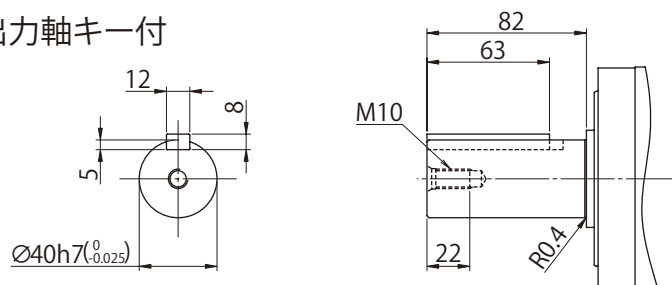
減速比 5

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
1S	221.5	145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴	A	M8	74	34	22	M6	6.9	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.8	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	1T
OZ		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	OZ
OX ^{注3)}	267	200	114.3	230	180	6	41.5	24	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	8.4	OX ^{注3)}

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータフランジコード OX のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

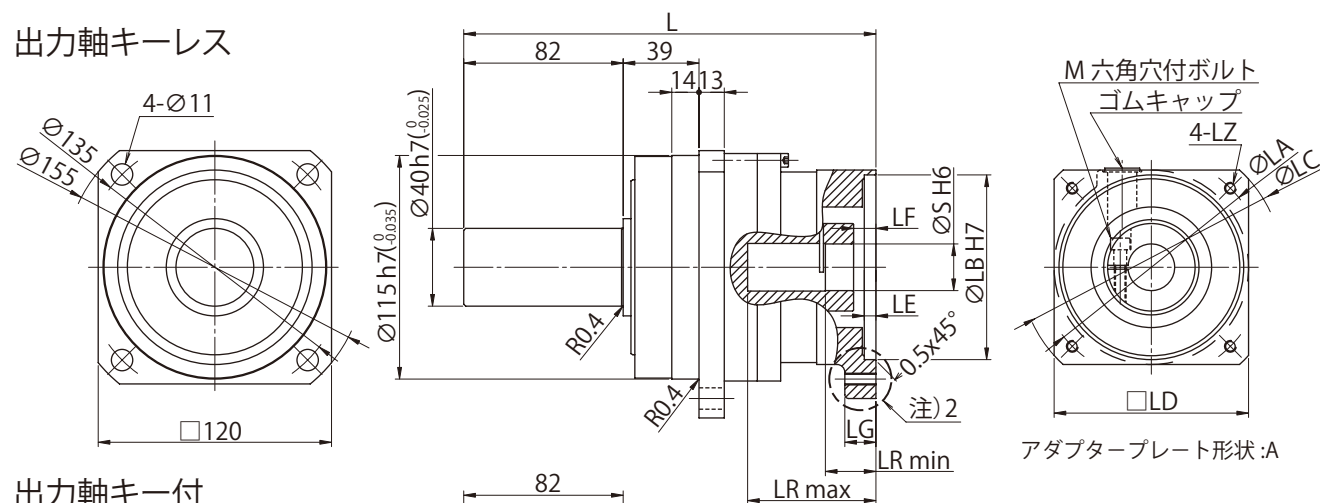
寸法図

枠番 P130

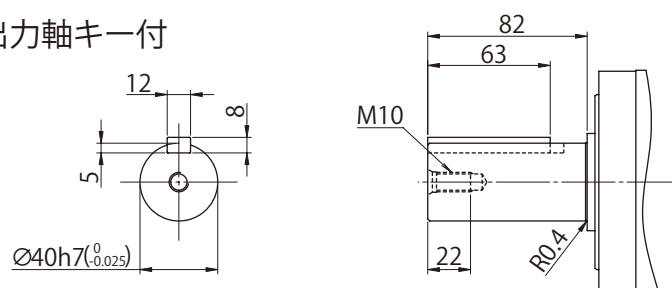
減速比 9

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (9)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1L	213.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	66	26	24	M6	6.5	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	19	M5	6.5	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	22	M6	6.5	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	24	M6	6.5	7Y
0Y	221.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.0	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	19	M5	7.0	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.0	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.9	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.8	1T
0Z		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	0Z
0X ^{注3)}	267	200	114.3	230	180	6	41.5	24	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	8.5	0X ^{注3)}

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法 : JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータフランジコード 0X のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

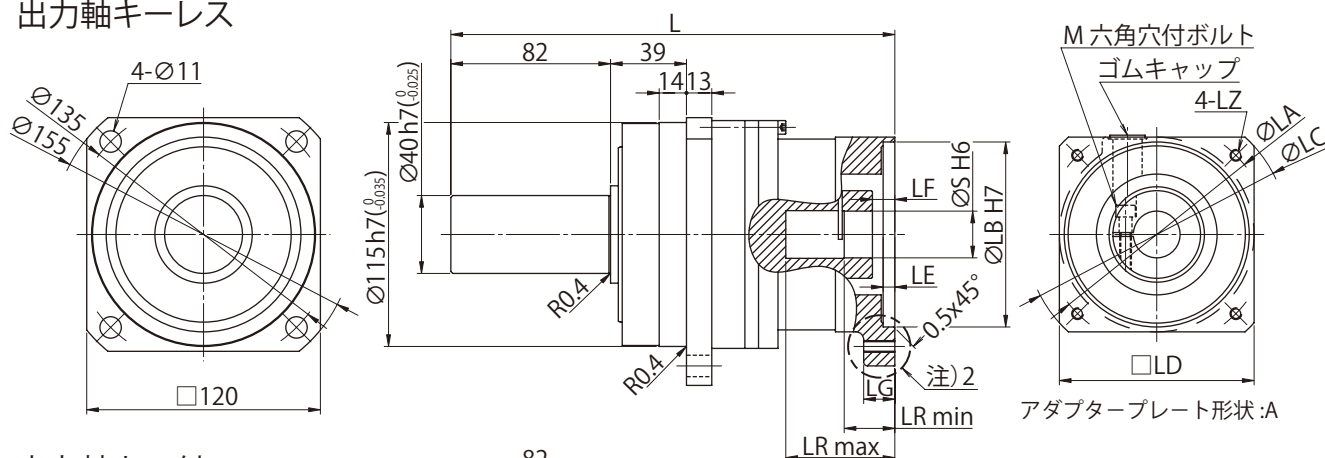
P1タイプ

枠番 P130

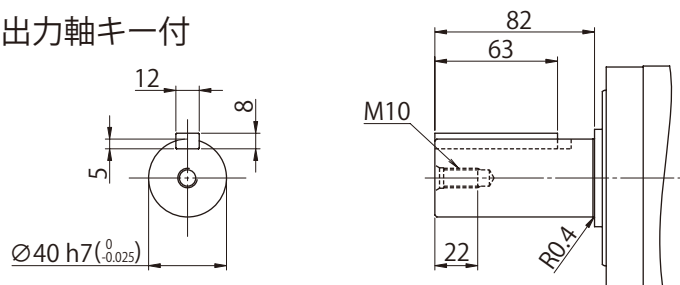
減速比 11

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号

ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状

モータフランジコード

バックラッシ

減速比 (11)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法													質量 (kg)	モータ フランジ コード	
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG		注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S			M
									ネジ形状			max	min				
1L	229.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	24	M6	7.4	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	7.3	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	7.4	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	7.4	7Y
0Y	237.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.9	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	7.7	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	7.0	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	7.7	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

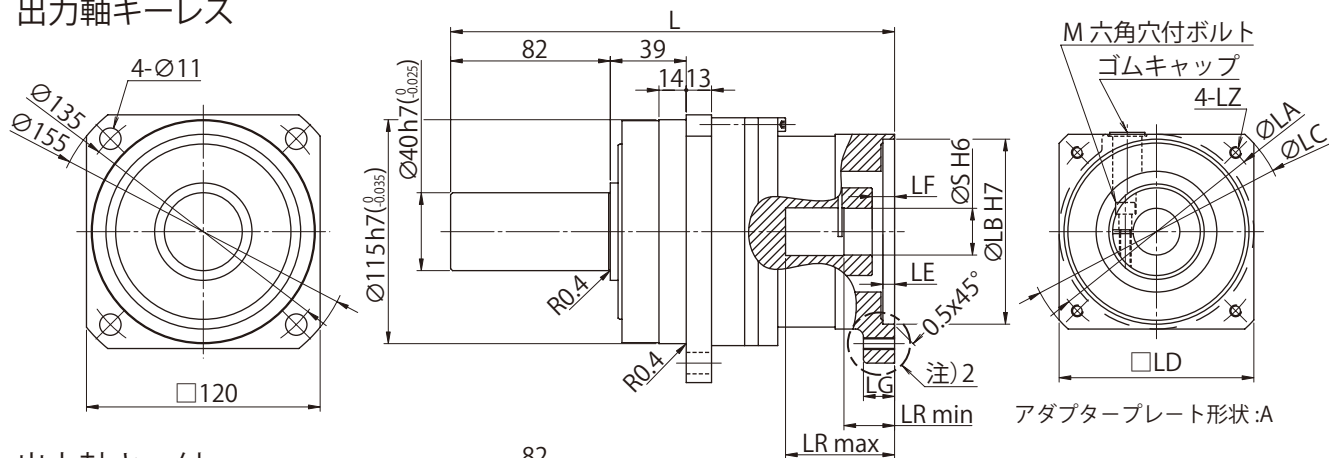
寸法図

枠番 P130

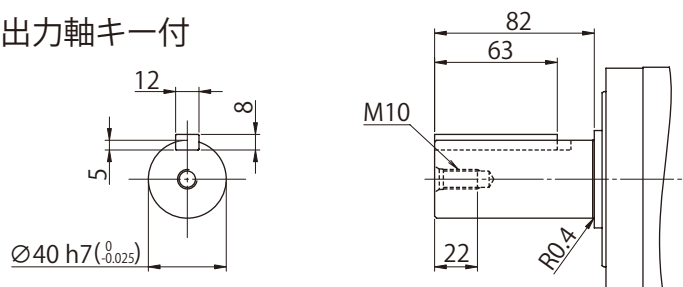
減速比 15

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号
ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (15)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
1L	229.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	24	M6	7.4	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	7.3	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	7.4	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	7.4	7Y
0Y	237.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.9	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	7.7	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	7.0	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	7.7	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (縮込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

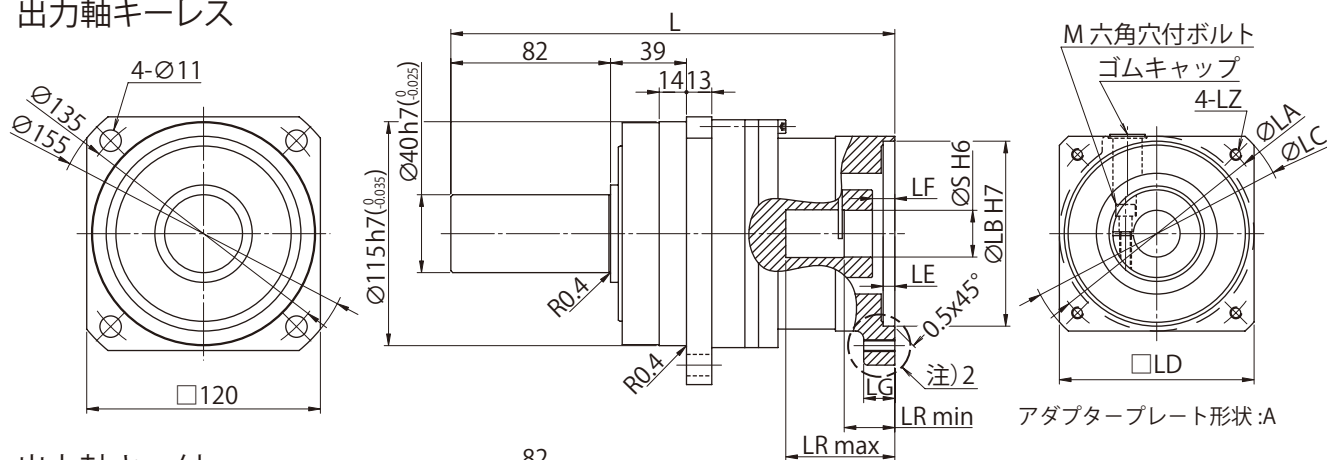
P1タイプ

枠番 P130

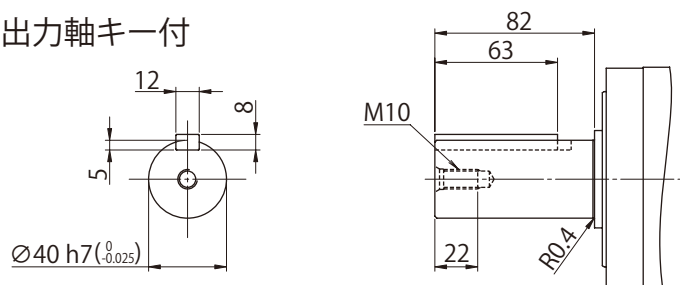
減速比 21

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (21)

3分 : L3
15分 : LD

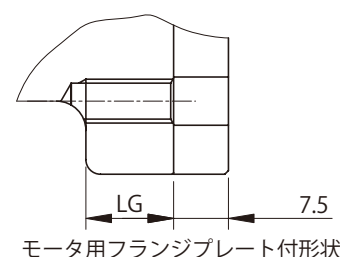
モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
8E ^{注3}	229.5	100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	16	M5	7.4	8E ^{注3}
7V ^{注3}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	19	M5	7.3	7V ^{注3}
1L		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M6	56	26	24	M6	7.3	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	7.3	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	7.3	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	7.3	7Y
0Y	237.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.9	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	7.6	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	7.6	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	7.7	7Z

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法：JIS B 1301-1996 (ISO)「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

3. モータ用フランジプレート付となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。



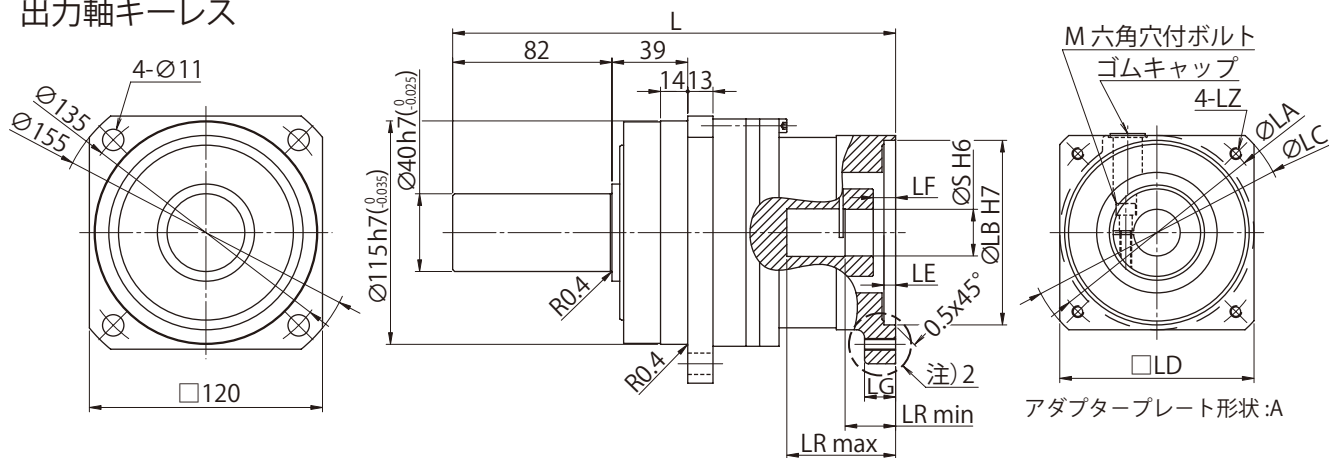
寸法図

枠番 P130

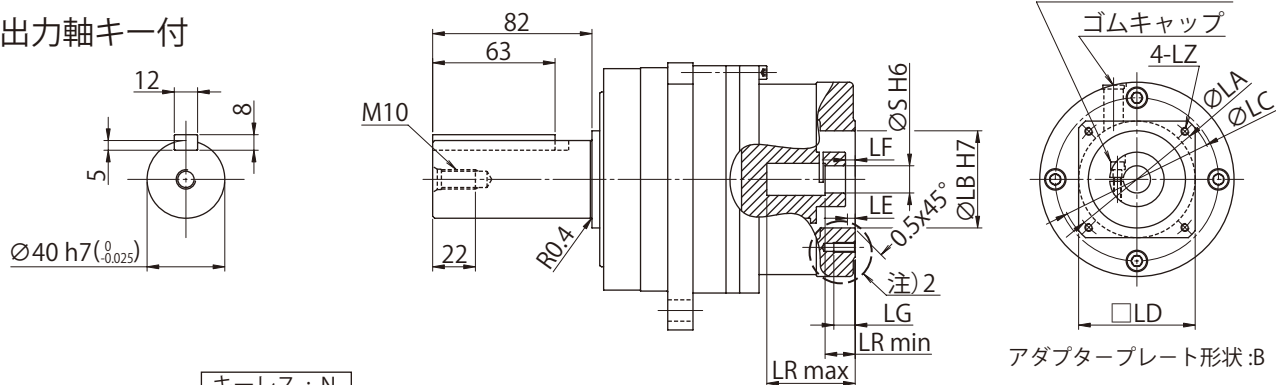
減速比 33

中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号 ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード

バックラッシ - 減速比 (33)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2R	219	70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ	B	M5	45.5	15.5	14	M4	7.3	2R
0U		90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	16	M5	7.3	0U
7S		90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	19	M5	7.3	7S
7P		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	16	M5	7.3	7P
1G		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	19	M5	7.3	1G
2J ^{注3)}		100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	10	M4	7.4	2J ^{注3)}
0V ^{注4)}		100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	14	M4	7.4	0V ^{注4)}
8E ^{注3)}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	16	M5	7.4	8E ^{注3)}
7A		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	16	M5	7.4	7A
7R		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	16	M5	7.7	7R
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	7.7	7X
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	36	24	M6	7.7	7Z

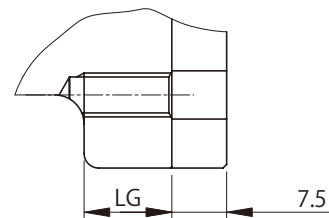
注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法: JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. モータ用フランジプレート付となります。

4. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

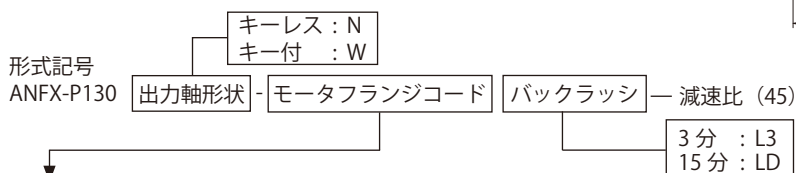
5. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。



モータ用フランジプレート付形状

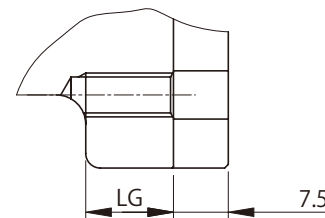
P1タイプ

出力軸キーレス



モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	寸法		注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
								LG	ネジ形状			max	min				
2R	219	70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ	B	M5	45.5	15.5	14	M4	7.3	2R
0U	222	90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	16	M5	7.3	0U
7S		90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	19	M5	7.3	7S
7P		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	16	M5	7.3	7P
1G		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	19	M5	7.3	1G
2J ^{注3}	229.5	100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	10	M4	7.4	2J ^{注3}
0V ^{注4}		100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	14	M4	7.4	0V ^{注3}
8E ^{注3}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	16	M5	7.4	8E ^{注3}
7A	237.5	115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	16	M5	7.4	7A
7R		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	16	M5	7.7	7R
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴	M8	64	34	19	M5	7.7	7X	
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴	M8	64	36	24	M6	7.7	7Z	

- モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。
- モータ用フランジプレート付となります。
- モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。
- 寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

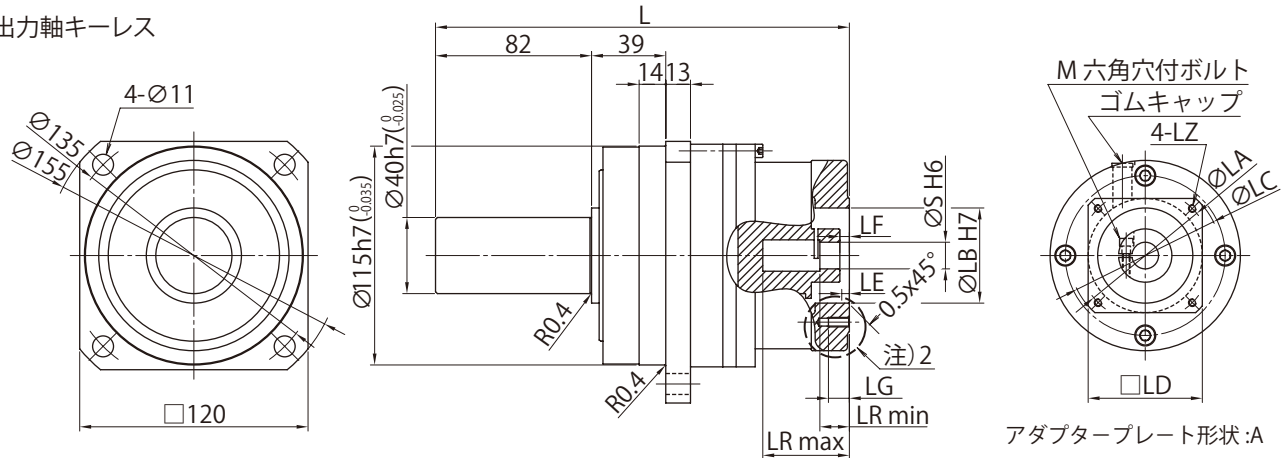


モータ用フランジプレート付形状

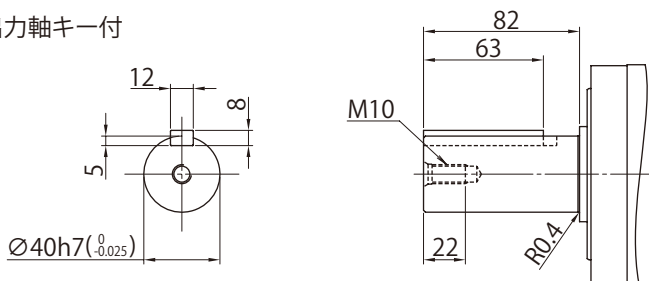
寸法図

枠番 P130
減速比 81
中実軸

出力軸キーレス



出力軸キー付



形式記号
ANFX-P130

キーレス : N
キー付 : W

出力軸形状 - モータフランジコード - バックラッシ - 減速比 (81)

3分 : L3
15分 : LD

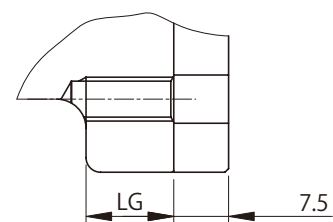
モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2L	219	70	50	80	60	4	5	9	有効ネジ深さ	A	M4	45.5	15.5	11	M4	7.3	2L
2P		70	50	80	60	4	5	9	有効ネジ深さ		M4	45.5	15.5	14	M4	7.3	2P
2H		70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ		M5	45.5	15.5	9	M4	7.3	2H
2R		70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ		M5	45.5	15.5	14	M4	7.3	2R
8A	222	90	70	120	90	6	8	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	11	M4	7.4	8A
8B		90	70	120	90	6	8	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	14	M4	7.4	8B
2T		90	70	120	90	6	8	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	14	M4	7.4	2T
2J ^{注3}		229.5	100	80	120	90	5	15.5	貫通ネジ穴		M6	56	26	10	M4	7.4	2J ^{注3}

注) 1. 軸端キーおよびキー溝寸法 : JIS B 1301-1996 (ISO) 「キー及びキー溝 平行キー (締込形)」に準拠しています。

2. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

3. モータ用フランジプレート付となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

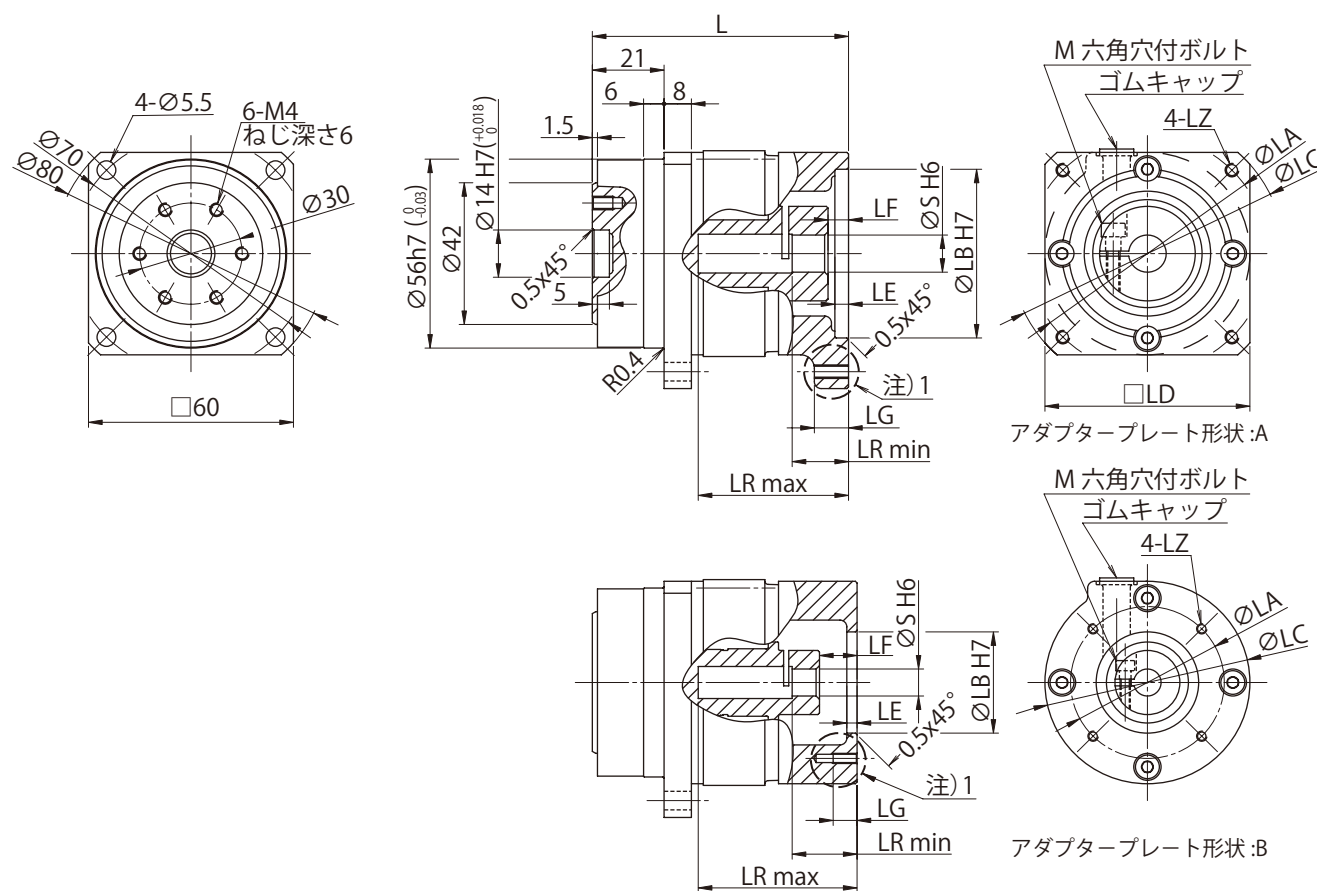


モータ用フランジプレート付形状

寸法図

P1タイプ

枠番 P110
減速比 3.7
フランジ軸



形式記号

ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (3.7)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2C	78.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	19	8	M3	0.86	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	6	M3	0.86	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	8	M3	0.86	2D
2E	76	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.86	2E
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.86	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2L
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.86	2P
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.86	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.86	2H
2R	77.5	70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.86	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	A	M5	45.5	18	11	M4	0.96	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	45.5	18	14	M4	0.96	8B
2T	83	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	45.5	18	14	M4	0.96	2T
2J		100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴	A	M6	51	23.5	10	M4	1.06	2J
8E	99.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴		M6	41	22	16	M5	1.26	8E

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

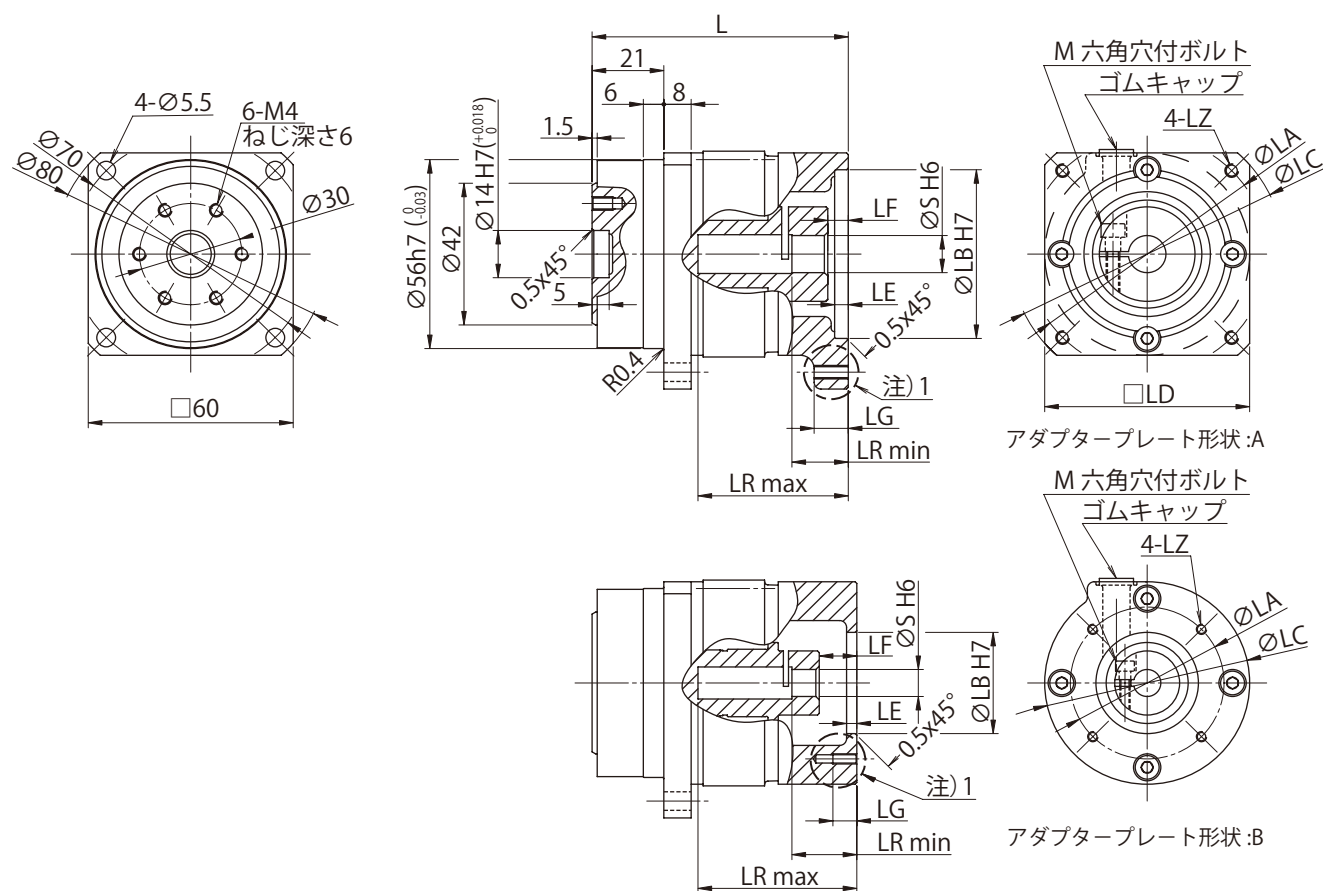
2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P110

減速比 5

フランジ軸



形式記号

ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

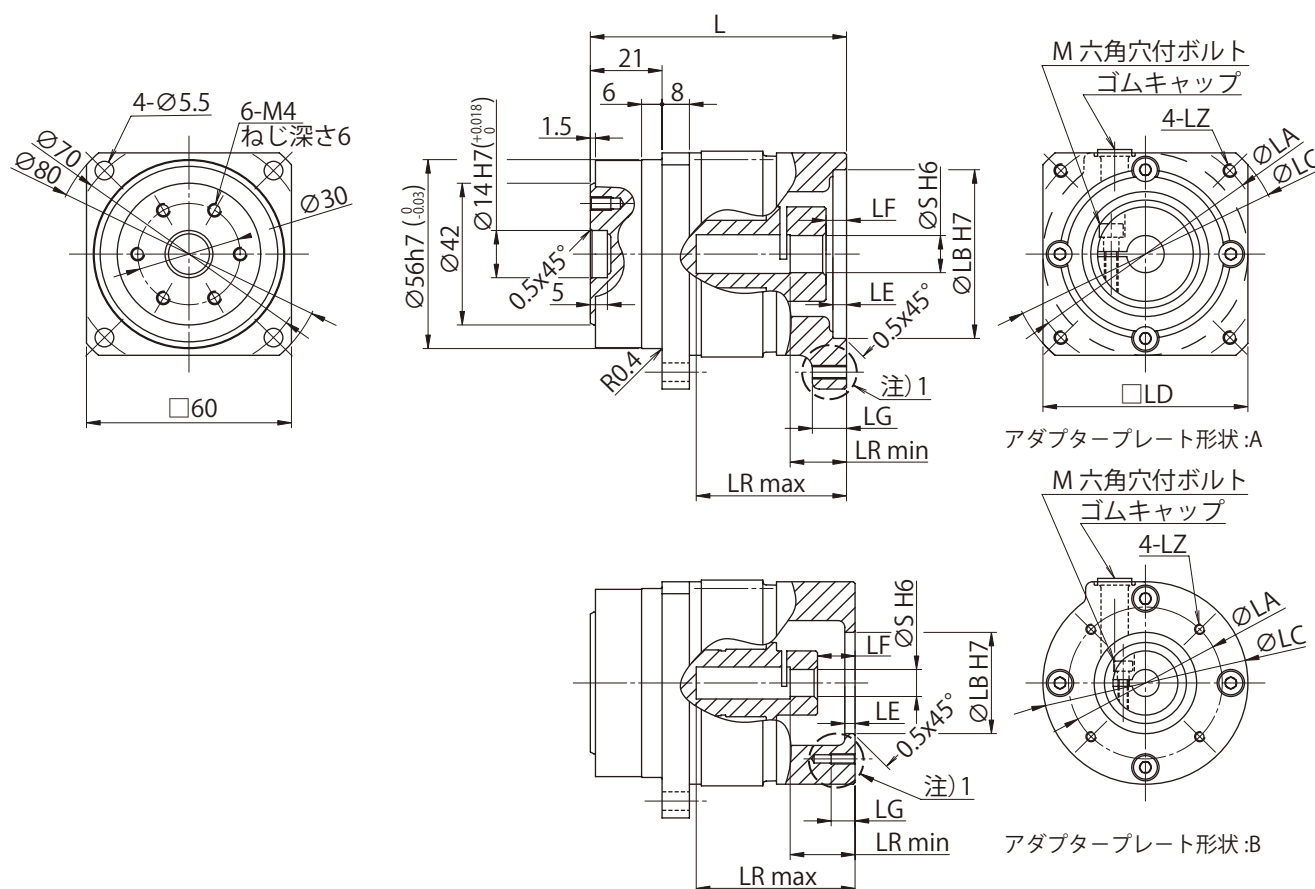
モータ フランジ コード	L	寸法							注 1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2C	78.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	19	8	M3	0.86	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	6	M3	0.86	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	8	M3	0.86	2D
2E	76	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.86	2E
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.86	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2L
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.86	2P
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.86	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.86	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.86	2R
8A	77.5	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	A	M5	45.5	18	11	M4	0.96	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	45.5	18	14	M4	0.96	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	45.5	18	14	M4	0.96	2T
2J	83	100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴	A	M6	51	23.5	10	M4	1.06	2J
8E	99.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴		M6	41	22	16	M5	1.26	8E

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P110
減速比 9
フランジ軸



形式記号

ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (9)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2C	78.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	46.5	19	8	M3	0.86	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	6	M3	0.86	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	46.5	19	8	M3	0.86	2D
2E	76	60	50	80	60	4	8.5	8	有効ネジ深さ	A	M4	44	16.5	8	M3	0.86	2E
2K		60	50	80	60	4	6	8	有効ネジ深さ		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	8	M3	0.86	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	11	M4	0.86	2L
2P		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	44	16.5	14	M4	0.86	2P
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	8	M3	0.86	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	9	M4	0.86	2H
2R	77.5	70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	44	16.5	14	M4	0.86	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	A	M5	45.5	18	11	M4	0.96	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	45.5	18	14	M4	0.96	8B
2T	83	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	45.5	18	14	M4	0.96	2T
2J		100	80	120	90	5	13	12	貫通ネジ穴	A	M6	51	23.5	10	M4	1.16	2J
8E	99.5	100	80	120	90	6	9.5	12	貫通ネジ穴		M6	41	22	16	M5	1.26	8E

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

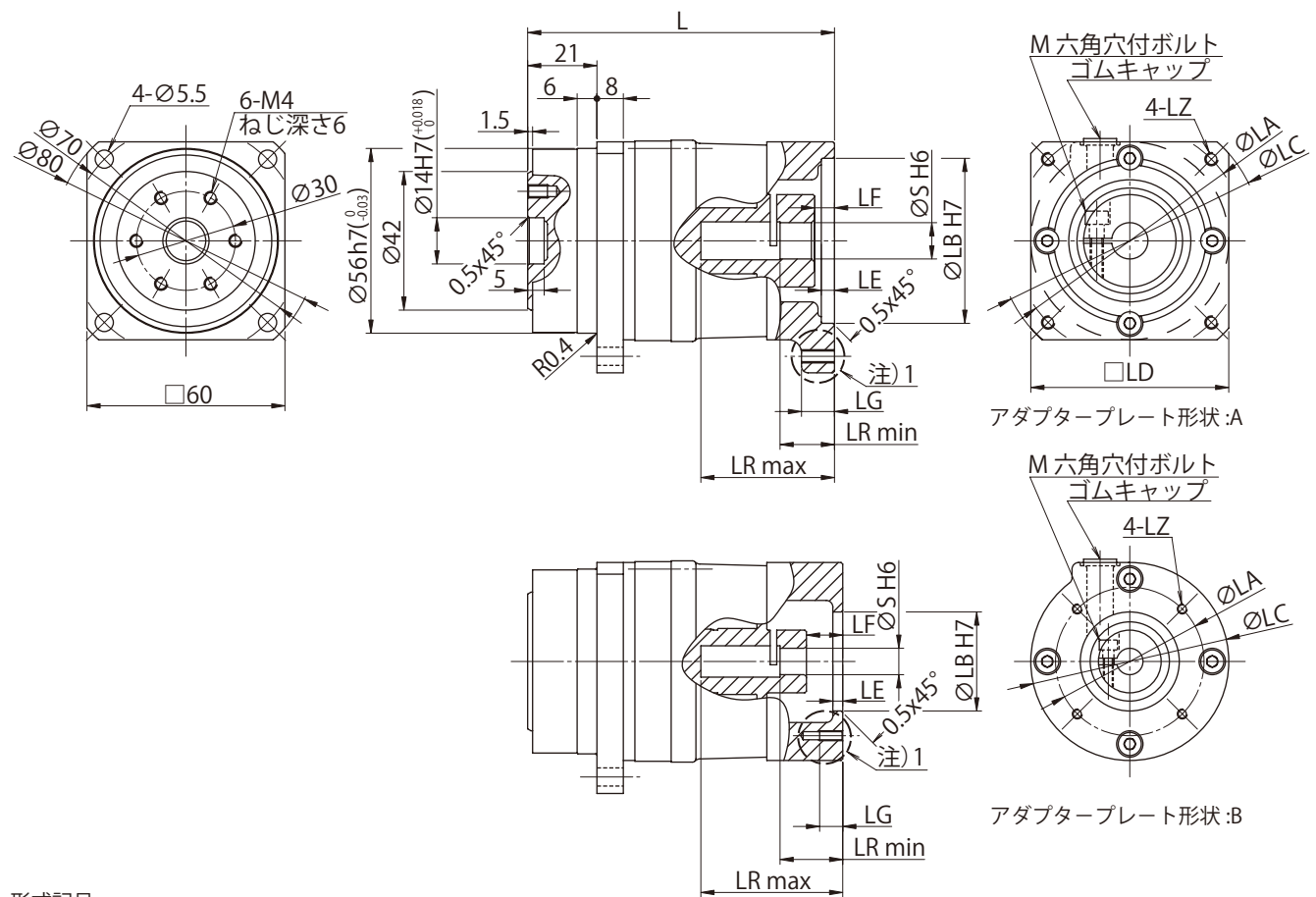
2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P110

減速比 11

フランジ軸



形式記号

ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (11)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG ネジ形状			max	min				
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7 有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.06	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.06	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9 有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.06	2D
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9 有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9 有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.06	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.16	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.06	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H
2R	95.5	70	50	80	60	4	6	10 貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.16	2R
8A		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.26	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M5	42	18	14	M4	1.26	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12 貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.26	2T

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

P1タイプ

Technical drawing of the adapter plate showing two shapes, A and B.

Shape A: アダプタープレート形状 :A

Shape A is a square plate with dimensions 60x60mm. It features four M4 hexagonal holes (4-M4) and four M6 hexagonal holes (4-Ø5.5). The central hole has a diameter of 14H7(+0.018/0). The plate thickness is 6mm. The central shaft has a diameter of 8mm and a length of 21mm. The plate is secured with four M6 hexagonal bolts (M 六角穴付ボルト) and four rubber caps (ゴムキャップ).

Shape B: アダプタープレート形状 :B

Shape B is a circular plate with diameter LD. It features four M4 hexagonal holes (4-M4) and four M6 hexagonal holes (4-Ø5.5). The central hole has a diameter of 14H7(+0.018/0). The plate thickness is 6mm. The central shaft has a diameter of 8mm and a length of 21mm. The plate is secured with four M6 hexagonal bolts (M 六角穴付ボルト) and four rubber caps (ゴムキャップ).

The drawing includes detailed cross-sections showing the internal structure, including a central shaft with a diameter of 14H7(+0.018/0) and a length of 21mm. The cross-sections also show the thickness of the plate (6mm) and the diameter of the central hole (8mm). The drawing includes various dimension lines and labels for different parts of the adapter plate.

3 分	: L3
15 分	: LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	max	min								
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.06	2C		
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.06	7J		
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.06	2D		
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2E		
2K		60	50	80	60	4	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.06	2K		
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2F		
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.16	2L		
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.06	2G		
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H		
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.16	2R		
8A		95.5	90	70	105	80	6	7.5	12		貫通ネジ穴	M5	42	18	11	M4	1.26	8A	
8B	90		70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	M5	42	18	14	M4	1.26	8B			
2T	90		70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴	M6	42	18	14	M4	1.26	2T			

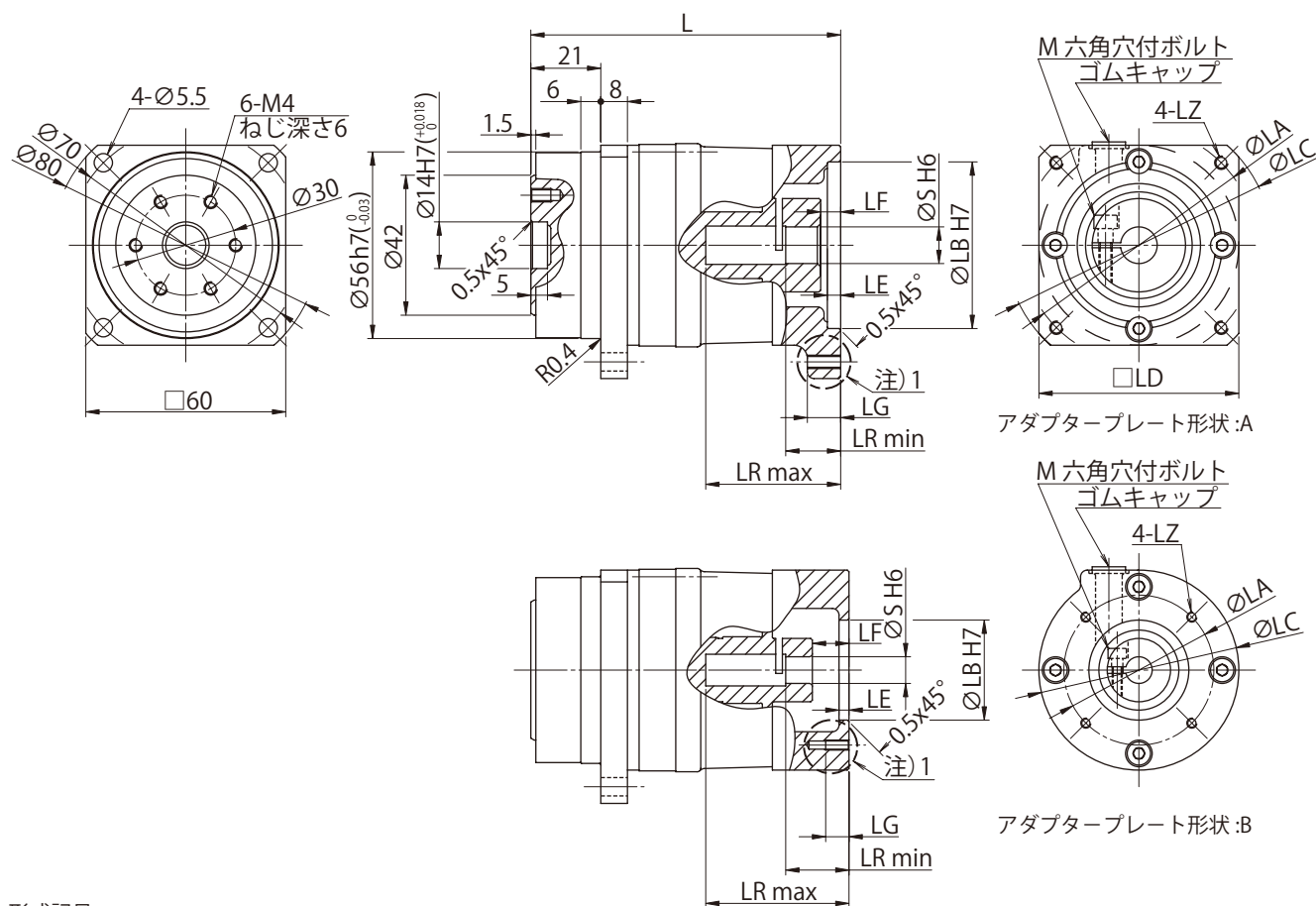
2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P110

減速比 21

フランジ軸



形式記号

ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (21)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.06	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.06	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.06	2D
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.16	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.06	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.06	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.06	2R
8A	95.5	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.26	8A
8B		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	14	M4	1.16	8B
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.16	2T

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

P1タイプ

[illegible]

3 分	: L3
15 分	: LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注 1 アダプター プレート 形状	LR			S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状		LZ						
												max	min				
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.16	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.16	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.16	2D
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2E
2K		60	50	80	60	4	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	1.26	2K
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2F
2L		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	11	M4	1.16	2L
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.06	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H
2R		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	14	M4	1.06	2R
8A	95.5	90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M5	42	18	11	M4	1.36	8A
2T		90	70	105	80	6	7.5	12	貫通ネジ穴		M6	42	18	14	M4	1.16	2T

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

3分 : L3
15分 : LD

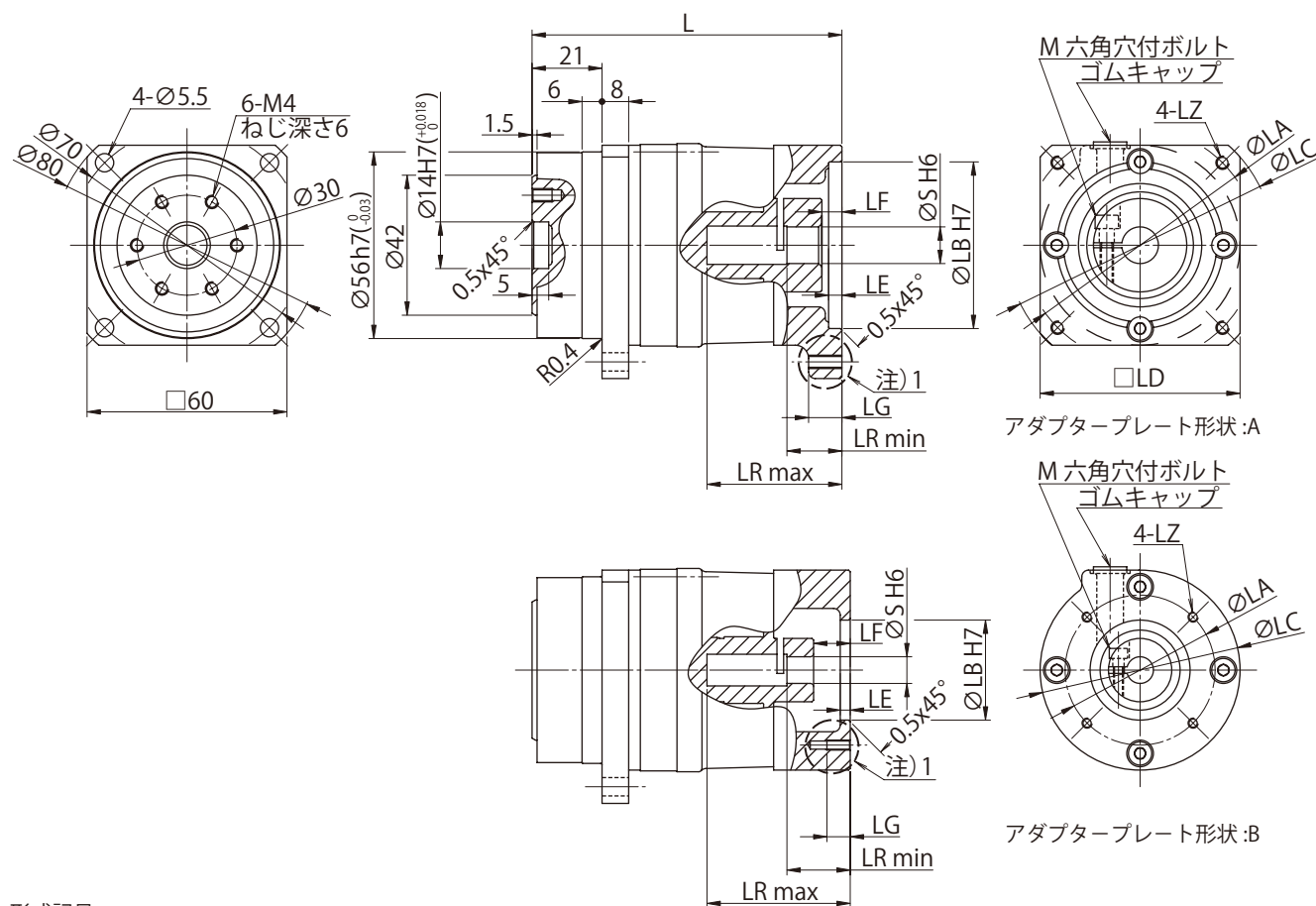
モータ フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.16	2C
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.16	7J
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.16	2D
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2E
2F		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M4	40.5	16.5	8	M3	1.06	2F
2G		70	50	80	60	4	8.5	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	8	M3	1.06	2G
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H

68

寸法図

P1タイプ

枠番 P110
減速比 81
フランジ軸



形式記号
ANFX-P110F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (81)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注 1 ネジ形状	max	min								
2C	96.5	45	30	60	-	5	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	1.16	2C		
7J		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	6	M3	1.16	7J		
2D		46	30	60	-	5	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	1.16	2D		
2E	94	60	50	80	60	4	8.5	9	有効ネジ深さ	A	M4	40.5	16.5	8	M3	1.16	2E		
2H		70	50	80	60	4	6	10	貫通ネジ穴		M5	40.5	16.5	9	M4	1.16	2H		

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。

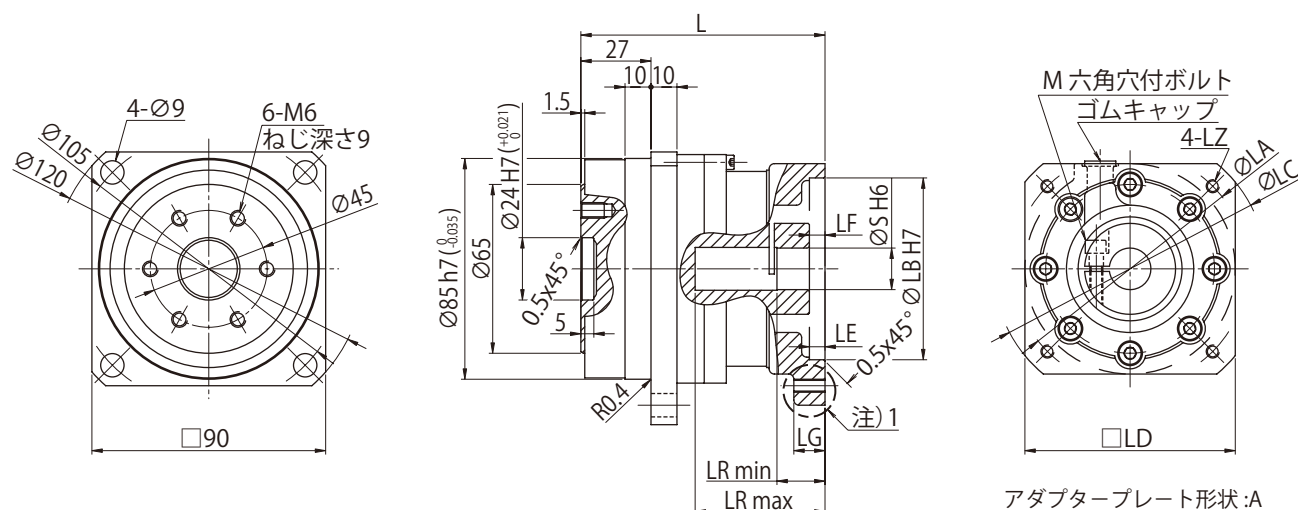
2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120

減速比 3.7

フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (3.7)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
0U	95	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	A	M5	50	18.5	16	M5	2.3	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.2	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.3	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.4	1G
0V ^{注2}	108.5	100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	30	14	M4	2.4	0V ^{注2}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.4	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.3	7V
1L	121.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.7	1L
7A	108.5	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.5	7A
7B		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.4	7B
0W	121.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.8	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.7	7Y
0Y	111.5	135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.9	0Y
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.6	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.5	7X
1S	146.5	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.0	1S
7Z		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.0	7Z

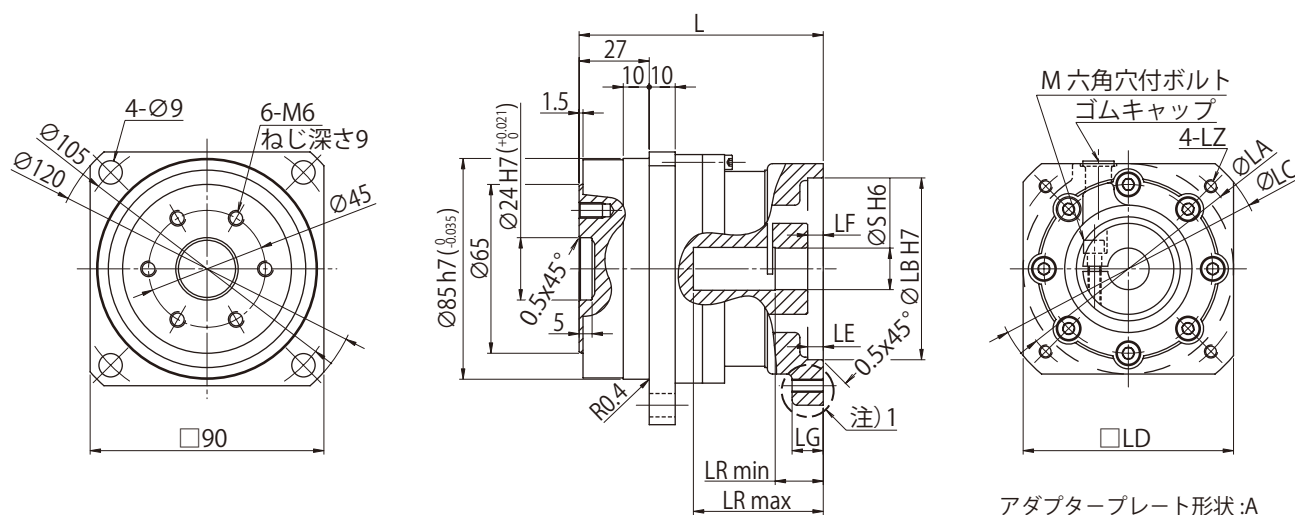
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120
減速比 5
フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
0U	95	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	A	M5	50	18.5	16	M5	2.3	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.2	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.3	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.4	1G
0V ^{注2}	108.5	100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	30	14	M4	2.4	0V ^{注2}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.4	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.3	7V
1L	121.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.7	1L
7A	108.5	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.5	7A
7B		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.4	7B
0W	121.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.8	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.7	7Y
0Y	111.5	135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.9	0Y
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.6	7R
7X	146.5	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.5	7X
1S		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.0	1S
7Z		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.0	7Z

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

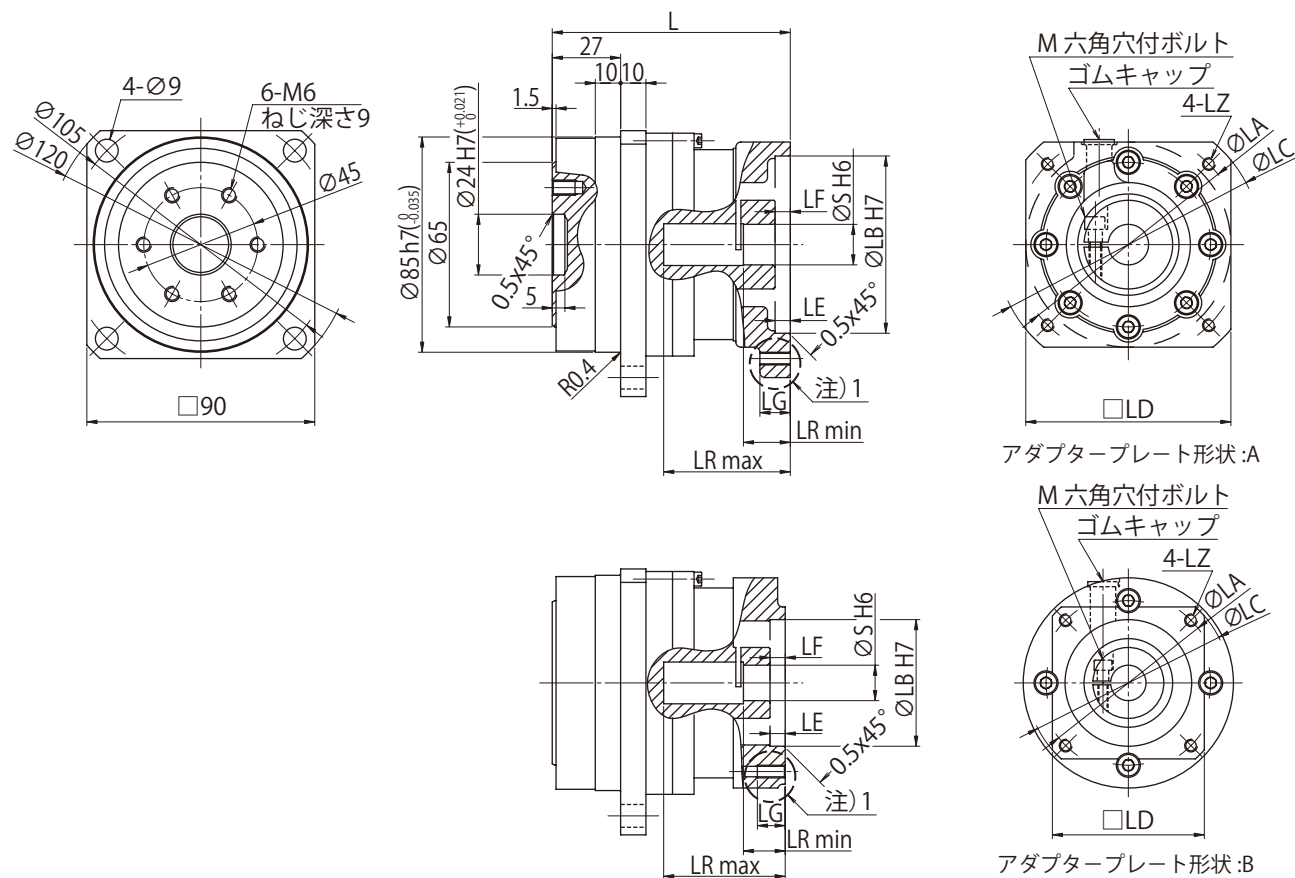
3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120

減速比 9

フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (9)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2R	93	70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ	A	M5	48	16.5	14	M4	2.3	2R
0U	95	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	16	M5	2.3	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	50	18.5	19	M5	2.2	7S
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	16	M5	2.3	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	50	18.5	19	M5	2.2	1G
2J		100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	10	M4	2.4	2J
0V ^{注2}	108.5	100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	30	14	M4	2.2	0V ^{注2}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	16	M5	2.4	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.3	7V
1L		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	63.5	32	19	M5	2.3	1L
7A	108.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	2.7	1L
7B		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	16	M5	2.5	7A
0W	121.5	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	63.5	32	19	M5	2.4	7B
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.8	0W
0Y		135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	2.7	7Y
7R	111.5	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	2.9	0Y
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	16	M5	2.6	7R
1S	146.5	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	66.5	35	19	M5	2.6	7X
7Z		145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	22	M6	3.1	1S
											M8	71	55	24	M6	3.0	7Z

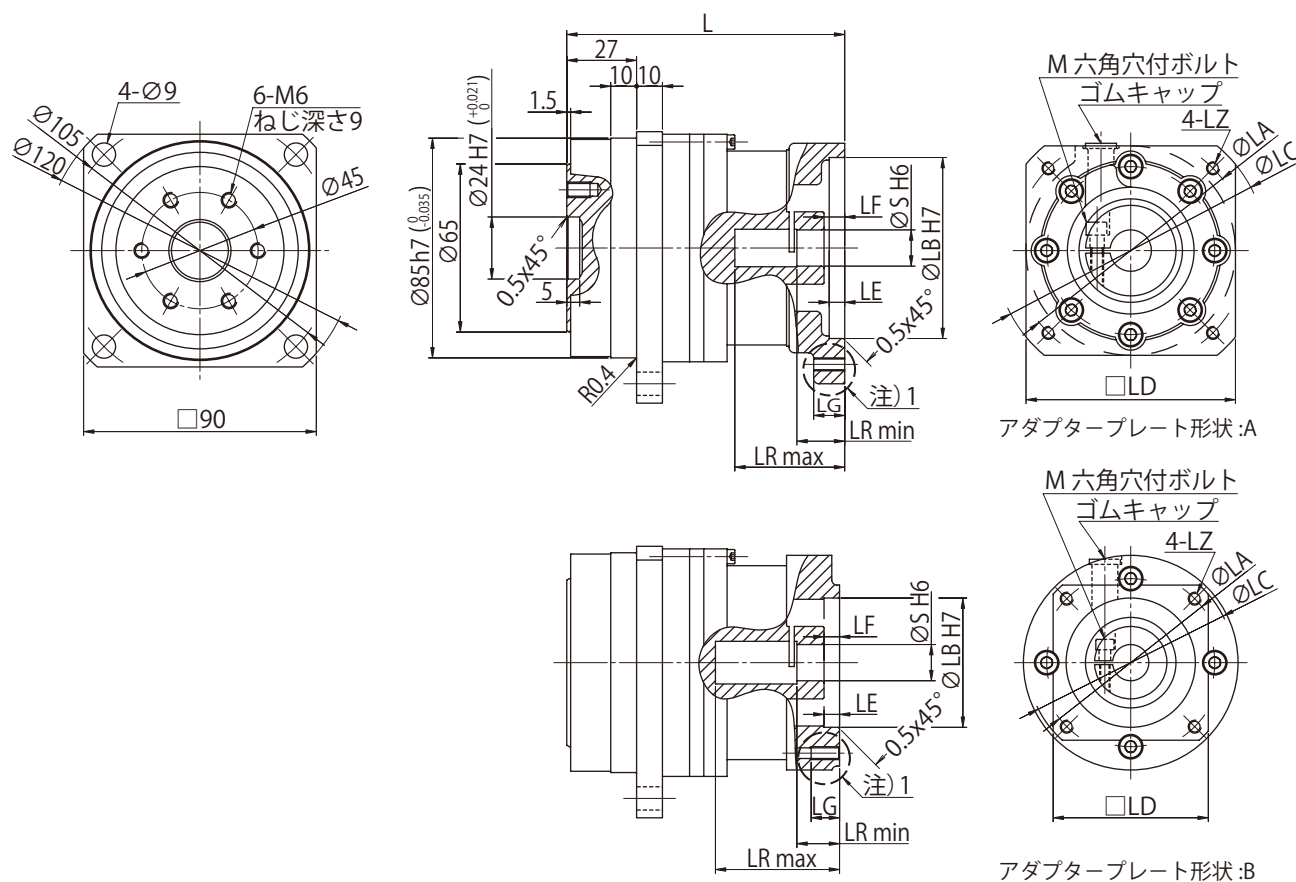
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120
減速比 11
フランジ軸



形式記号
ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (11)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2P	106.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.6	2P
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.6	2R
8B	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.6	8B
0U		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	16	M5	2.7	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	19	M5	2.7	7S
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.6	2T
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	16	M5	2.7	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	19	M5	2.7	1G
2J	122	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	2.8	2J
0V ^{注2}		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	30	14	M4	2.7	0V ^{注2}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	16	M5	2.8	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	19	M5	2.8	7V
1L	135	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	3.2	1L
7A	122	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	2.9	7A
0W	135	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.5	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	3.2	7Y
0Y		135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.4	0Y
7R	125	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	16	M5	3.0	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	19	M5	3.0	7X
7Z	160	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.5	7Z

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。

2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

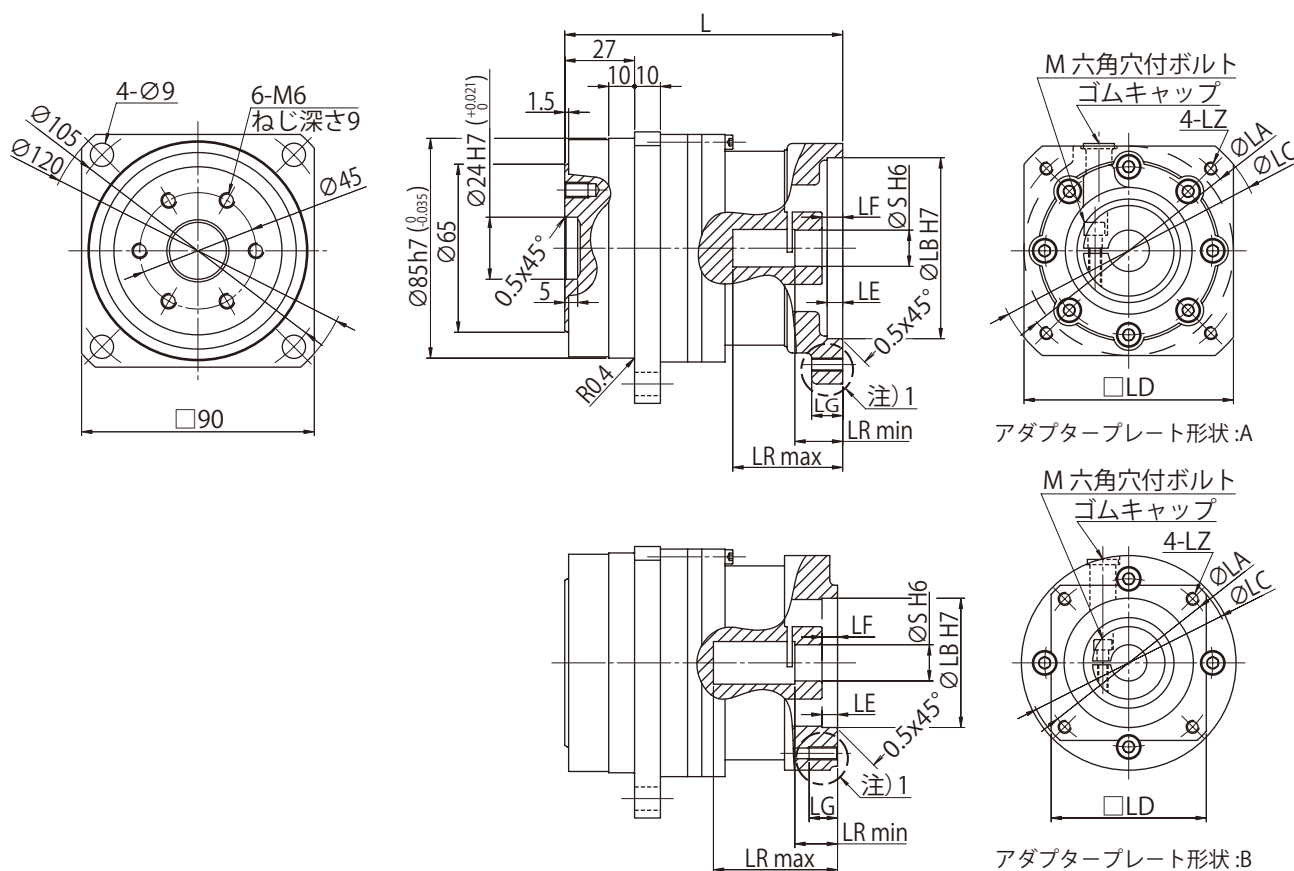
3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120

減速比 15

フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (15)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注1	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2P	106.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.6	2P
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.6	2R
8B	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.6	8B
0U		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	16	M5	2.7	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	19	M5	2.7	7S
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.6	2T
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	16	M5	2.7	7P
1G		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	19	M5	2.7	1G
2J	122	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	2.8	2J
0V ^{注2)}		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	30	14	M4	2.7	0V ^{注2)}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	16	M5	2.8	8E
7V		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	19	M5	2.8	7V
1L	135	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M6	46	31.5	24	M6	3.2	1L
7A	122	115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	2.9	7A
0W	135	115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.5	0W
7Y		115	95	135	100	6	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	24	M6	3.2	7Y
0Y		135	110	165	120	7	17	16	貫通ネジ穴		M8	46	31.5	22	M6	3.4	0Y
7R	125	145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	16	M5	3.0	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	19	M5	3.0	7X
7Z	160	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.5	7Z

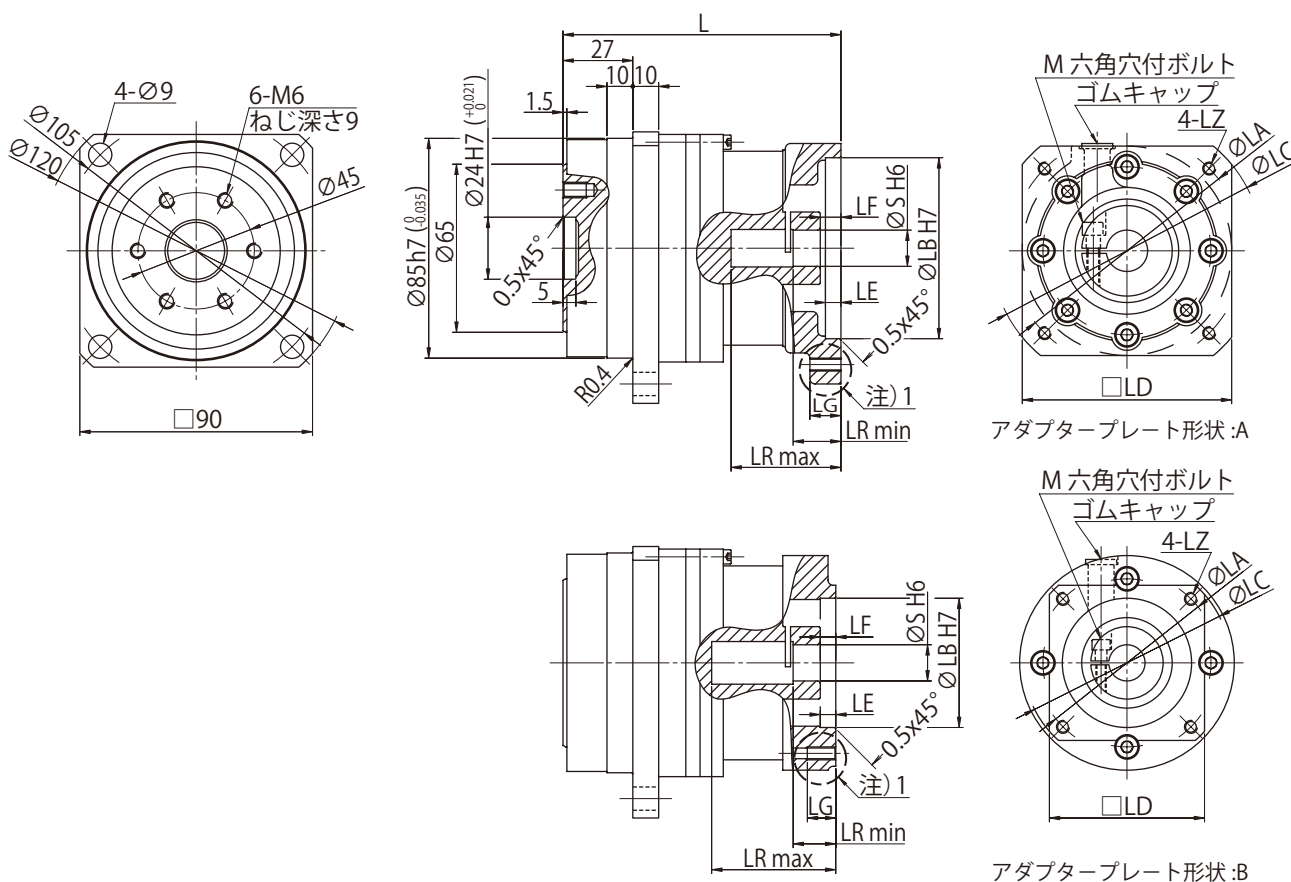
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120
減速比 21
フランジ軸



形式記号
ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (21)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2P	106.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.6	2P
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	9	M4	2.6	2H
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.6	2R
8B	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.6	8B
0U		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	16	M5	2.7	0U
7S		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	19	M5	2.7	7S
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.6	2T
7P		90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	16	M5	2.7	7P
1G	122	90	70	105	81	6	6	12	貫通ネジ穴	A	M6	42.5	18.5	19	M5	2.7	1G
2J		100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	2.8	2J
0V ^{注2)}		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	30	14	M4	2.8	0V ^{注2)}
8E		100	80	120	90	5	19.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	16	M5	2.8	8E
7A		115	95	135	100	6	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	32	16	M5	2.9	7A
7R		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	16	M5	3.0	7R
7X		145	110	165	120	7	22.5	16	貫通ネジ穴		M8	59	35	19	M5	3.0	7X
7Z	160	145	110	165	120	7	42	16	貫通ネジ穴		M8	71	55	24	M6	3.5	7Z

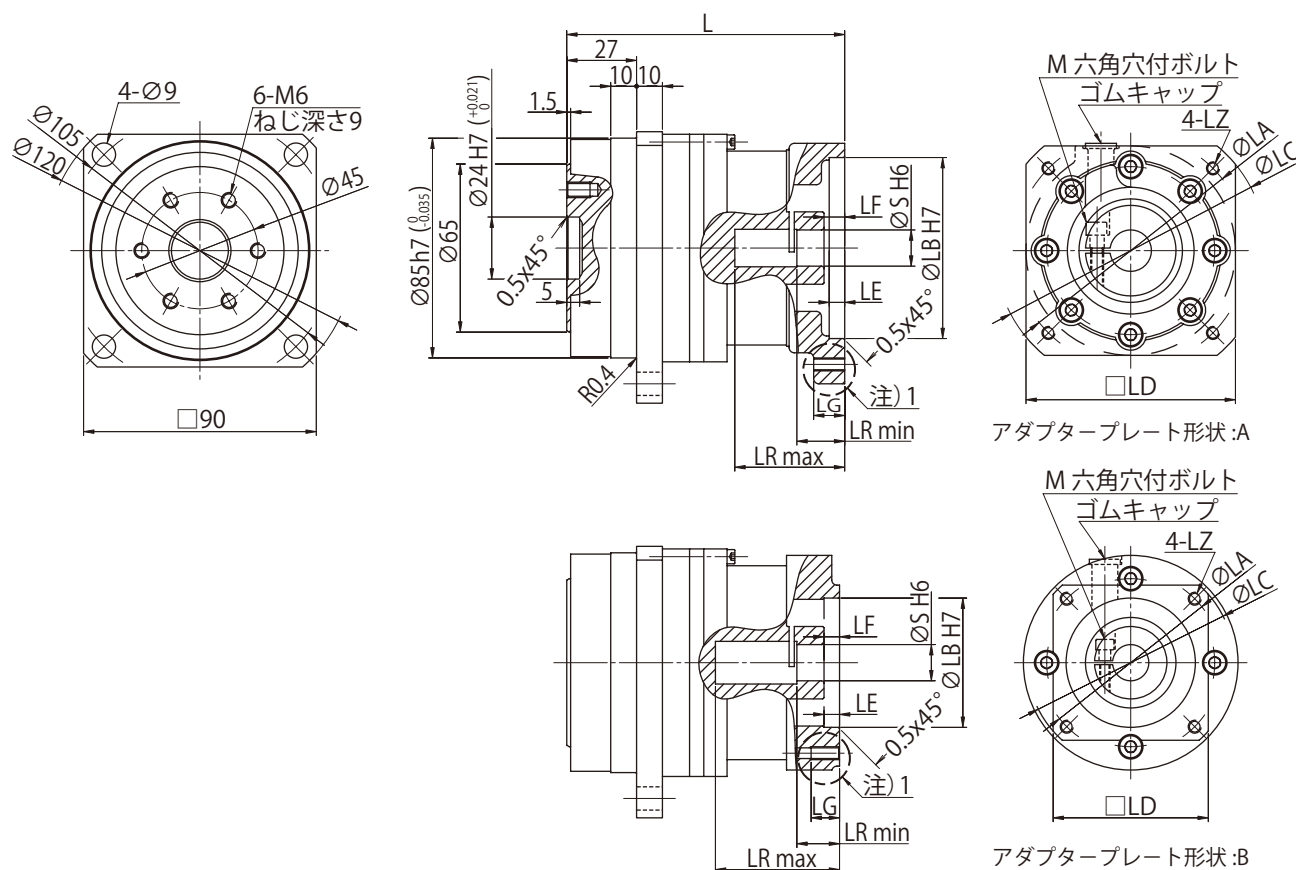
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。
2. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。
3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120

減速比 33

フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (33)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注 1 ネジ形状	max	min								
2P	106.5	70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	14	M4	2.7	2P		
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.7	2R		
8B	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	14	M4	2.7	8B		
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.7	2T		
2J	122	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J		

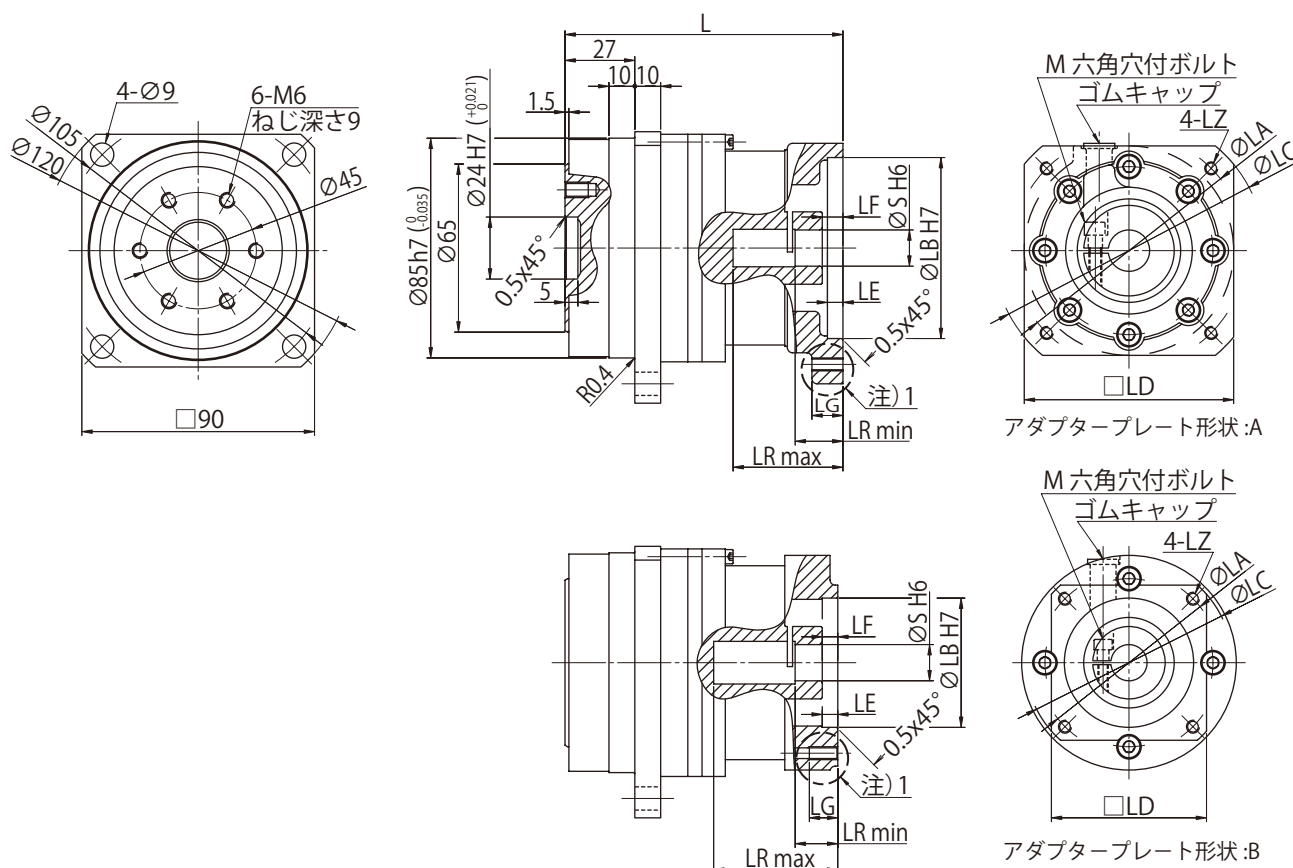
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴（有効ネジ深さ）となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

P1タイプ

枠番 P120
減速比 45
フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (45)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1	ネジ形状	max			min					
2K	106.5	60	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ	B	M4	40.5	16.5	11	M4	2.7	2K		
2L		70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	2.7	2L		
2P		70	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	14	M4	2.7	2P		
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	9	M4	2.7	2H		
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.7	2R		
8A	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M5	42.5	18.5	11	M4	2.7	8A		
8B		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M5	42.5	18.5	14	M4	2.7	8B		
2T		90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴		M6	42.5	18.5	14	M4	2.7	2T		
2J	122	100	80	120	90	5	21.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	32	10	M4	3.0	2J		

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

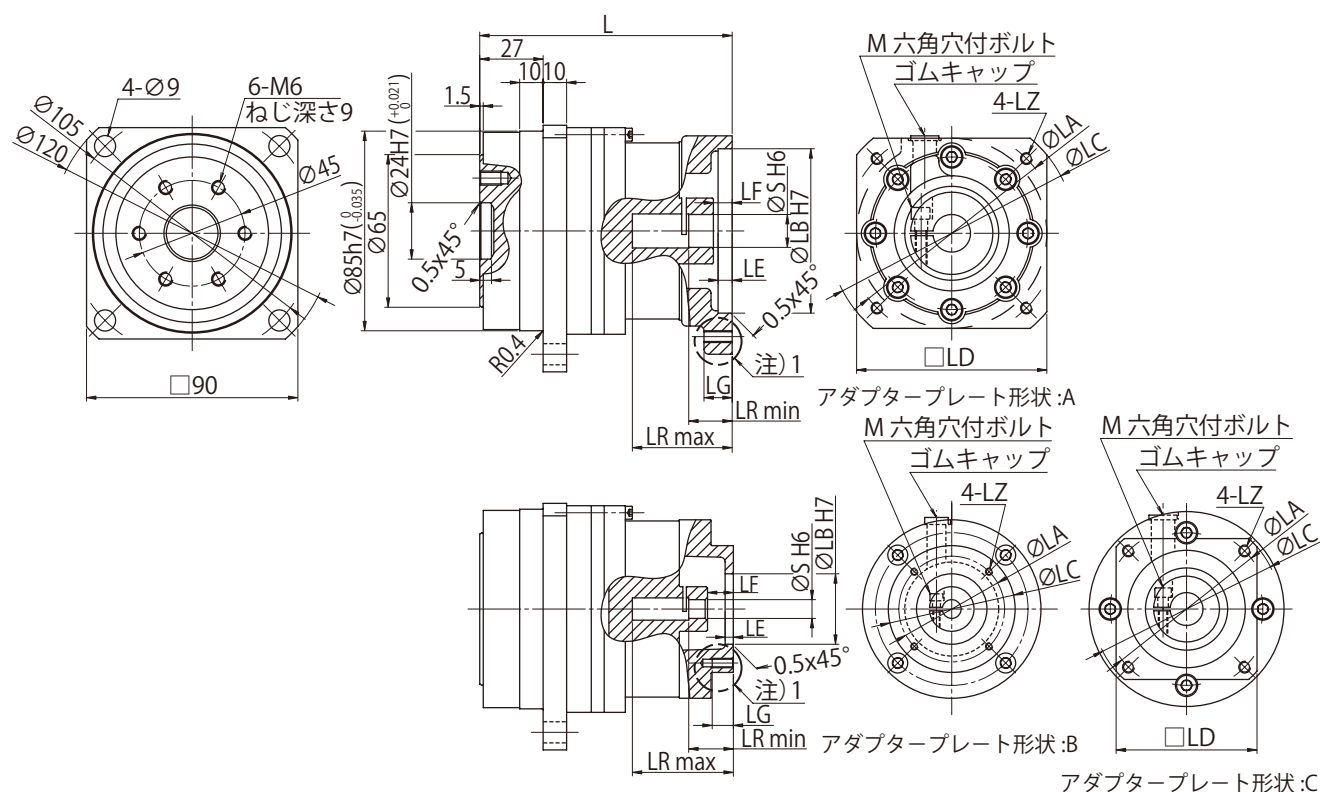
2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P120

減速比 81

フランジ軸



形式記号

ANFX-P120F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (81)

3分 : L3
15分 : LD

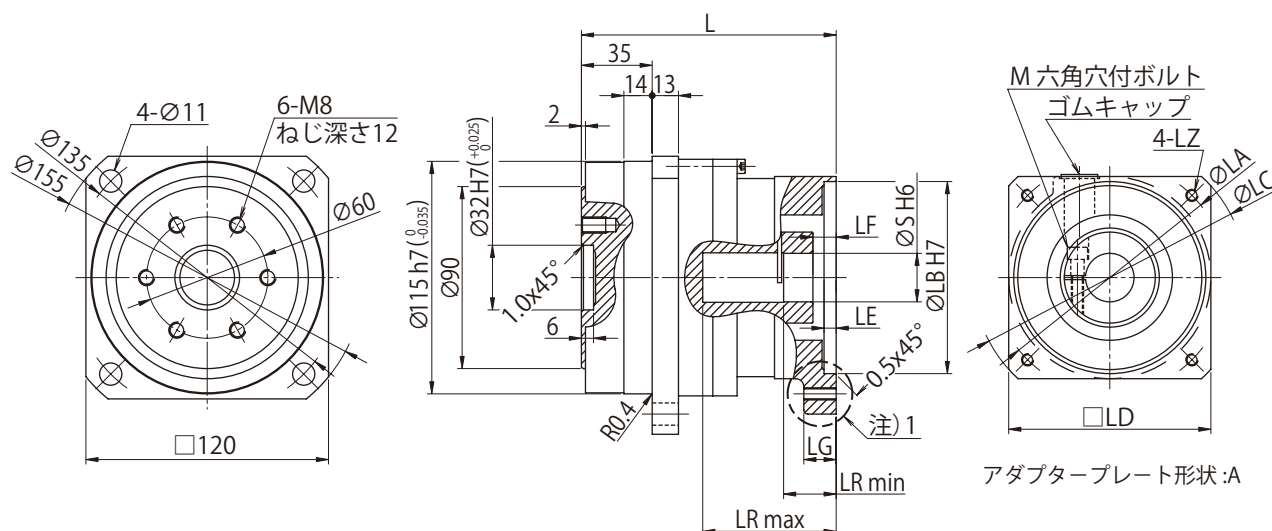
モータ フランジ コード	L	寸法								注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
2C	109	45	30	54	-	4	11	7	有効ネジ深さ	B	M3	43	19	8	M3	2.6	2C
2D		46	30	54	-	4	11	9	有効ネジ深さ		M4	43	19	8	M3	2.6	2D
2E	106.5	60	50	80	60	6	8.5	9	有効ネジ深さ	C	M4	40.5	16.5	8	M3	2.7	2E
2K		60	50	80	60	6	6	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	11	M4	2.7	2K
2F		70	50	80	60	6	8.5	9	有効ネジ深さ		M4	40.5	16.5	8	M3	2.7	2F
2G		70	50	80	60	6	8.5	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	8	M3	2.7	2G
2H		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	9	M4	2.7	2H
2R		70	50	80	60	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	40.5	16.5	14	M4	2.7	2R
2T	108.5	90	70	105	81	6	8	12	貫通ネジ穴	A	M6	42.5	18.5	14	M4	2.7	2T

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P130
減速比 3.7
フランジ軸



形式記号

ANFX-P130F- モーターフランジコード バックラッシ — 減速比 (3.7)

3 分 : L3
15 分 : LD

モーター フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モーター フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1S	135.5	145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴	A	M8	74	34	22	M6	6.7	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.6	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	5.9	1T
0Z		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	0Z
0X ^{注2)}	181	200	114.3	230	180	6	41.5	24	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	7.6	0X ^{注2)}

注) 1. モーター固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. モーターフランジコード 0X のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

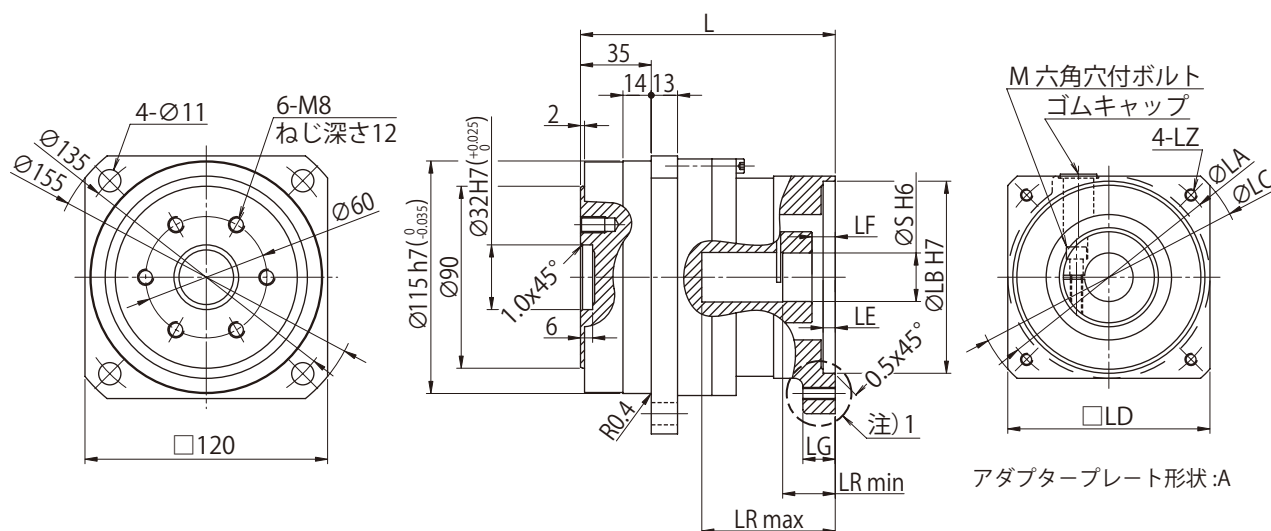
3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P130

減速比 5

フランジ軸



形式記号

ANFX-P130F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (5)

3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法								注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1S	135.5	145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴	A	M8	74	34	22	M6	6.7	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.6	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	5.9	1T
0Z		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	0Z
0X ^{注2)}	181	200	114.3	230	180	6	41.5	24	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	7.6	0X ^{注2)}

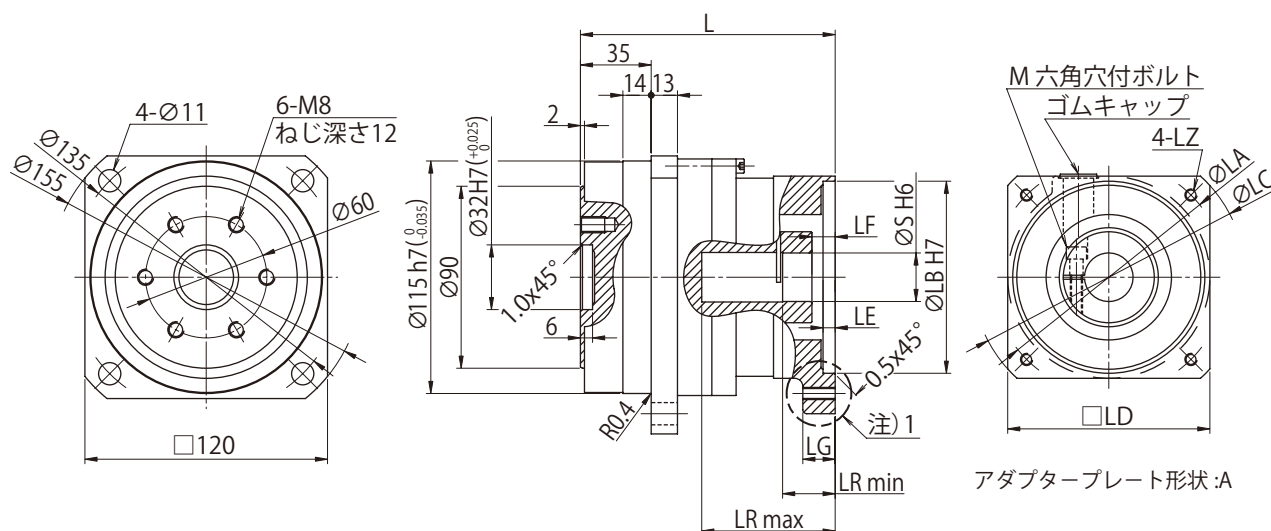
注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. モータフランジコード 0X のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P130
減速比 9
フランジ軸



形式記号

ANFX-P130F- モーターフランジコード バックラッシ — 減速比 (9)

3分 : L3
15分 : LD

モーター フランジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モーター フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1L	127.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	66	26	24	M6	5.7	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	19	M5	6.3	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	22	M6	6.3	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	66	26	24	M6	5.7	7Y
0Y	135.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	6.2	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	19	M5	6.8	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	6.2	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	24	M6	6.1	7Z
1T		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.0	1T
0Z		135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	28	M6	6.7	0Z
0X ^{注2)}		181	200	114.3	230	180	6	41.5	貫通ネジ穴		M12	81	60	35	M8	7.7	0X ^{注2)}

注) 1. モーター固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. モーターフランジコード 0X のカップリングは、プラス公差 (+0.010 ~ +0.026) となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

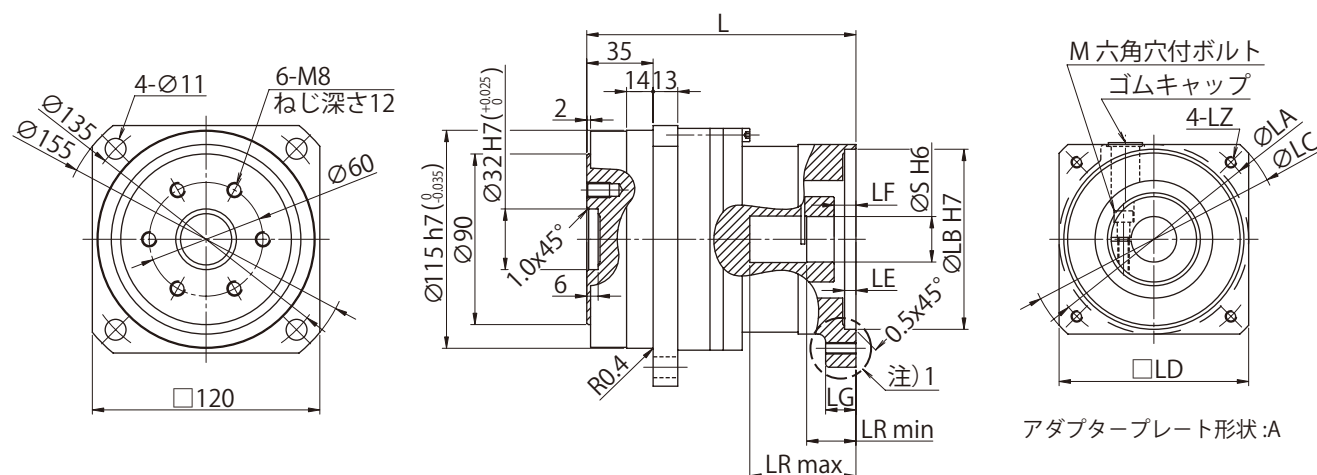
3 分	: L3
15 分	: LD

モータ フランジ コード	L	寸法										アダプター プレート 形状	LR			S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	max	min								
1L	143.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	24	M6	6.6	1L		
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	6.4	7B		
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	6.5	0W		
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	6.6	7Y		
0Y	151.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.1	0Y		
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	6.7	7X		
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	6.2	1S		
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	6.9	7Z		

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

寸法図

枠番 P130
減速比 15
フランジ軸



形式記号

ANFX-P130F- モーターフランジコード バックラッシ — 減速比 (15)

3分 : L3
15分 : LD

モーター フランジ コード	L	寸法								注 1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モーター フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状			max	min				
1L	143.5	115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	24	M6	6.6	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	6.4	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	6.5	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	6.6	7Y
0Y	151.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.1	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	6.7	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	6.2	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	6.9	7Z

注) 1. モーター固定用のネジ穴は貫通ネジ穴となります。

2. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

[illegible]

3 分	: L3
15 分	: LD

モータ フレンジ コード	L	寸法								注1 アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フレンジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	ネジ形状								
8E ^{注2}	143.5	100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	16	M5	6.6	8E ^{注2}
7V ^{注2}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	19	M5	6.5	7V ^{注2}
1L		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M6	56	26	24	M6	6.5	1L
7B		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	19	M5	6.5	7B
0W		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	22	M6	7.2	0W
7Y		115	95	135	100	6	11.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	24	M6	6.5	7Y
0Y	151.5	135	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	74	34	22	M6	7.1	0Y
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	6.8	7X
1S		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	22	M6	7.5	1S
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	24	M6	6.9	7Z

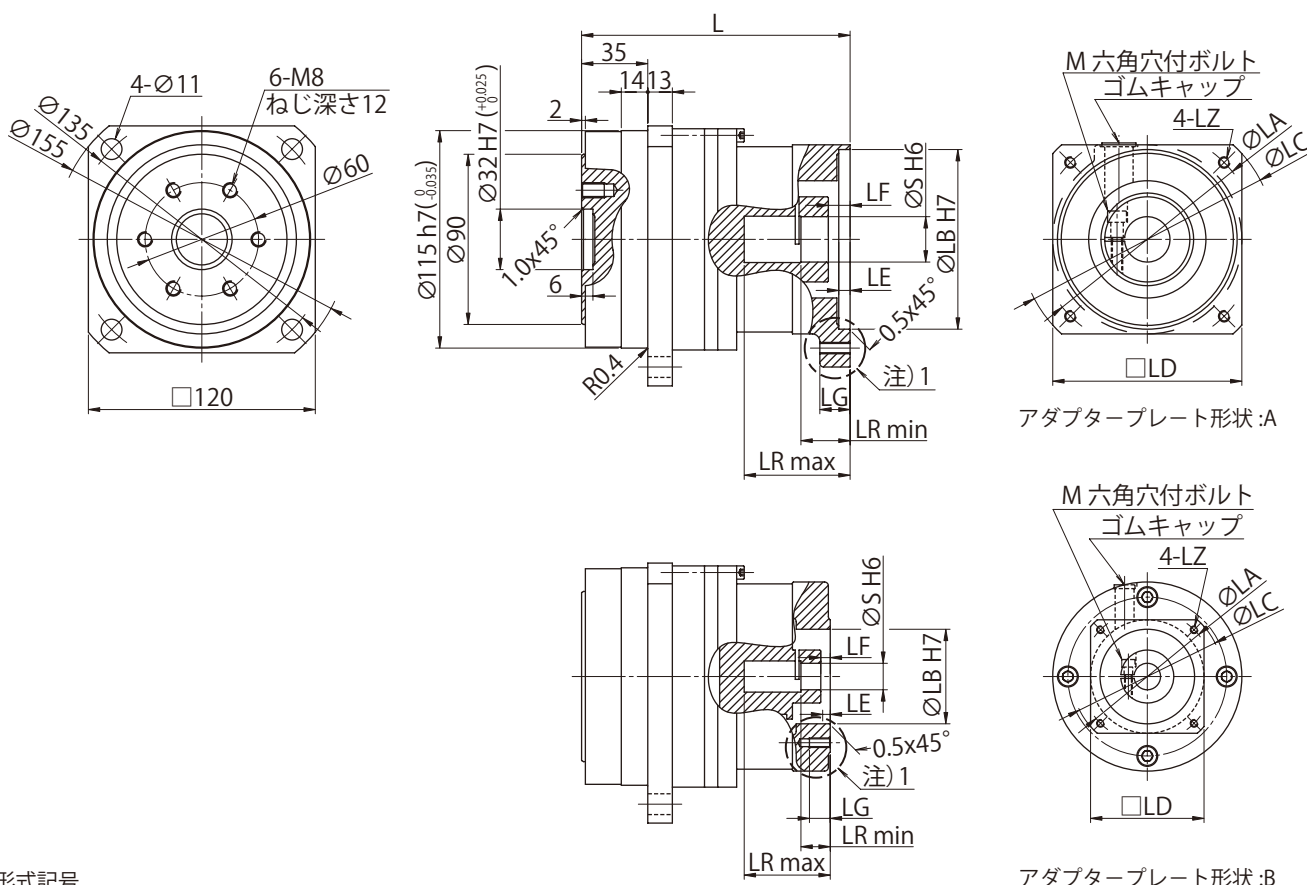
Technical drawing of a mechanical part showing a cross-section. The drawing includes a dimension line labeled 'LG' and another dimension line labeled '7.5'.

84

寸法図

枠番 P130
減速比 33
フランジ軸

P1タイプ

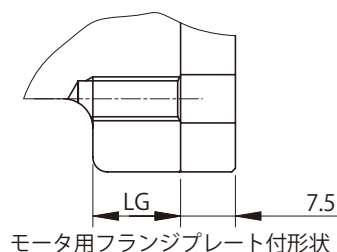


形式記号
ANFX-P130F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (33)

3分 : L3
15分 : LD

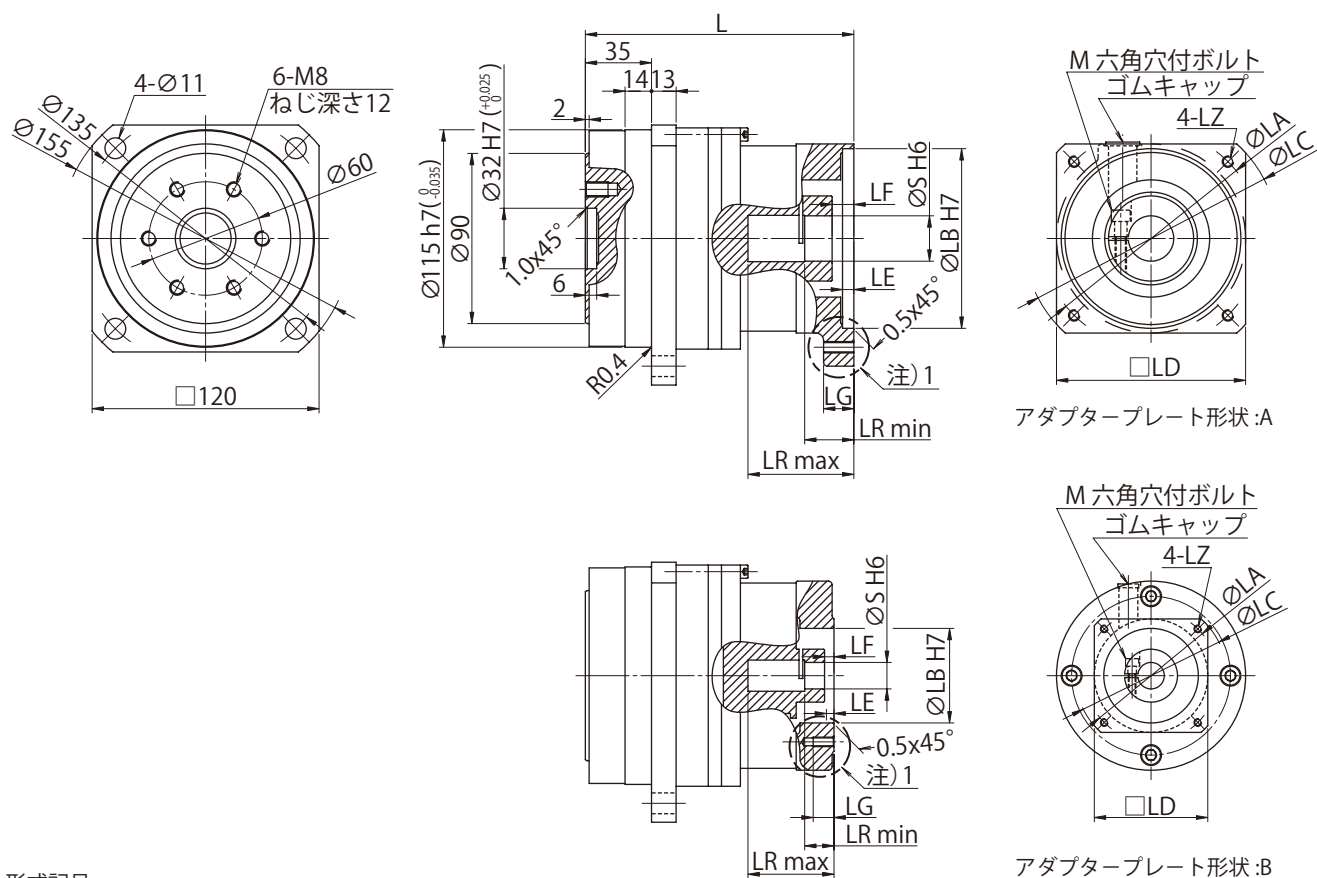
モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2R	133	70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ	B	M5	45.5	15.5	14	M4	6.5	2R
0U	136	90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	16	M5	6.5	0U
7S		90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	19	M5	6.5	7S
7P		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	16	M5	6.5	7P
1G		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	19	M5	6.5	1G
2J ^{注2}	143.5	100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	10	M4	6.6	2J ^{注2}
0V ^{注3}		100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	14	M4	6.6	0V ^{注3}
8E ^{注2}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	16	M5	6.6	8E ^{注2}
7A		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	16	M5	6.6	7A
7R	151.5	145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	16	M5	6.9	7R
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	6.9	7X
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	36	24	M6	6.9	7Z

- 注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。
2. モータ用フランジプレート付となります。
3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。
4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。



モータ用フランジプレート付形状

寸法図



形式記号

ANFX-P130F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (45)

3分 : L3
15分 : LD

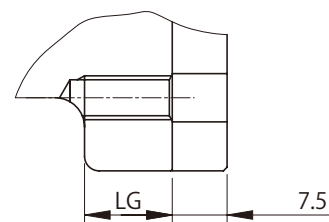
モータ フランジ コード	L	LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG	注1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
												max	min				
2R	133	70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ	B	M5	45.5	15.5	14	M4	6.5	2R
0U	136	90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	16	M5	6.5	0U
7S		90	70	120	90	6	6	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	19	M5	6.5	7S
7P		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	16	M5	6.5	7P
1G		90	70	120	90	6	6	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	19	M5	6.5	1G
2J ^{注2)}	143.5	100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	10	M4	6.6	2J ^{注2)}
0V ^{注3)}		100	80	120	90	5	15.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	14	M4	6.6	0V ^{注3)}
8E ^{注2)}		100	80	120	90	5	13.5	12	貫通ネジ穴		M6	56	26	16	M5	6.6	8E ^{注2)}
7A		115	95	135	100	6	13.5	16	貫通ネジ穴		M8	56	26	16	M5	6.6	7A
7R	151.5	145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	16	M5	6.9	7R
7X		145	110	165	120	7	21.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	34	19	M5	6.9	7X
7Z		145	110	165	120	7	19.5	16	貫通ネジ穴		M8	64	36	24	M6	6.9	7Z

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. モータ用フランジプレート付となります。

3. モータフランジコード 0V のカップリングは、プラス公差 (+0.012 ~ +0.023) となります。

4. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。

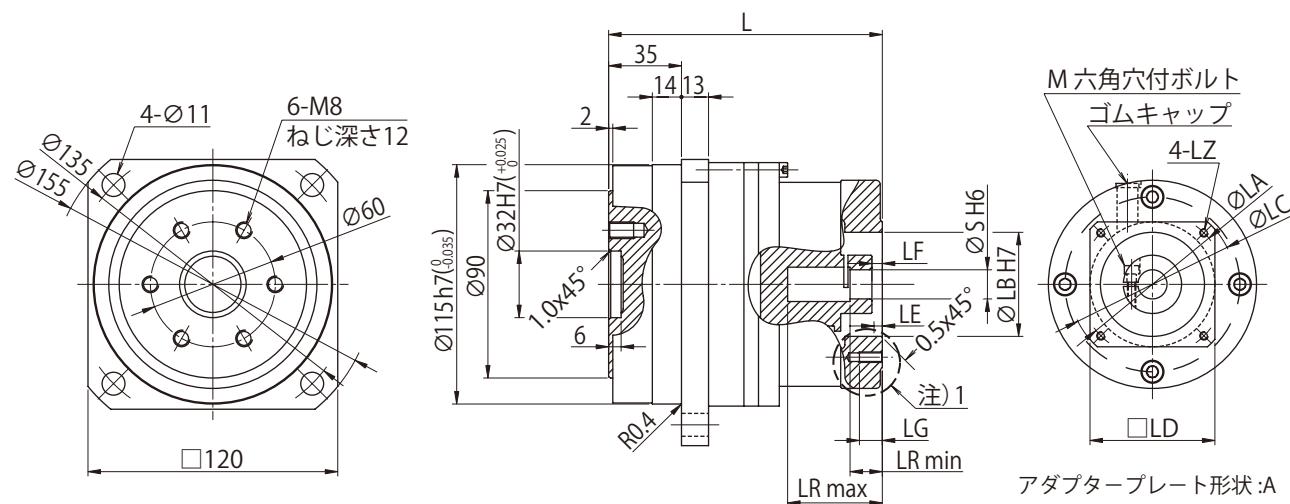


モータ用フランジプレート付形状

寸法図

P1
タイプ

枠番 P130
減速比 81
フランジ軸



形式記号

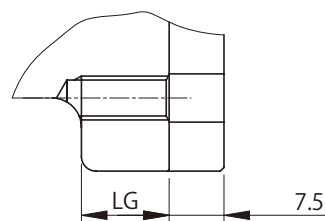
ANFX-P130F- モータフランジコード バックラッシ — 減速比 (81)
3分 : L3
15分 : LD

モータ フランジ コード	L	寸法							注 1 ネジ形状	アダプター プレート 形状	LZ	LR		S	M	質量 (kg)	モータ フランジ コード
		LA	LB	LC	LD	LE	LF	LG				max	min				
2L	133	70	50	80	60	4	5	9	有効ネジ深さ	B	M4	45.5	15.5	11	M4	6.5	2L
2P		70	50	80	60	4	5	9	有効ネジ深さ		M4	45.5	15.5	14	M4	6.5	2P
2H		70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ		M5	45.5	15.5	9	M4	6.5	2H
2R		70	50	80	60	4	5	11	有効ネジ深さ		M5	45.5	15.5	14	M4	6.5	2R
8A	136	90	70	120	90	6	8	11	有効ネジ深さ	B	M5	48.5	18.5	11	M4	6.6	8A
8B		90	70	120	90	6	8	11	有効ネジ深さ		M5	48.5	18.5	14	M4	6.6	8B
2T		90	70	120	90	6	8	13	有効ネジ深さ		M6	48.5	18.5	14	M4	6.6	2T
2J ^{注2}		143.5	100	80	120	5	15.5	12	貫通ネジ穴	A	M6	56	26	10	M4	7.4	2J ^{注2}

注) 1. モータ固定用のネジ穴は貫通ネジ穴もしくは未貫通ネジ穴 (有効ネジ深さ) となります。

2. モータ用フランジプレート付となります。

3. 本寸法図の寸法および質量は、予告無しに変更することがあります。



モータ用フランジプレート付形状

出力軸部の強度チェック

IB シリーズ P1 タイプでは最大負荷モーメント容量が大きく取れる、アンギュラ軸受を使用しております。
下記要領によって、お客様がお使い時の負荷モーメントが許容値を超えていないか、確認してください。

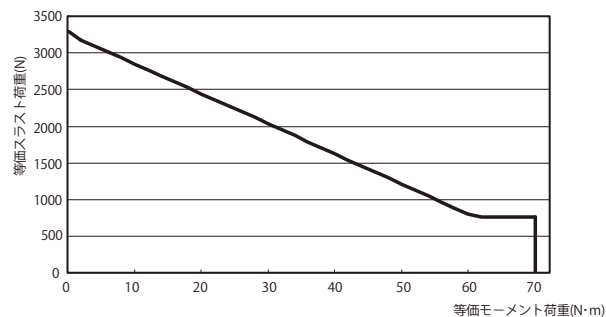
1. 最大負荷モーメントのチェック

$$M_{\max} = \frac{Fr_{\max} \cdot (L_c + L_r) + Fa_{\max} \cdot L_a}{10^3} \quad \dots (1)$$

$M_{\max} \leq M_c$ である事を確認してください。

表5 P1 タイプ許容モーメント

枠番	モーメント荷重	スラスト荷重
	N・m	N
P110	70	3300
P120	300	4800
P130	620	9400



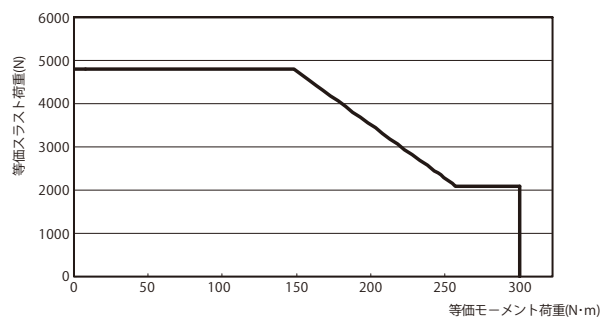
P110 許容モーメント - スラスト荷重線図

表4 式(1)の記号

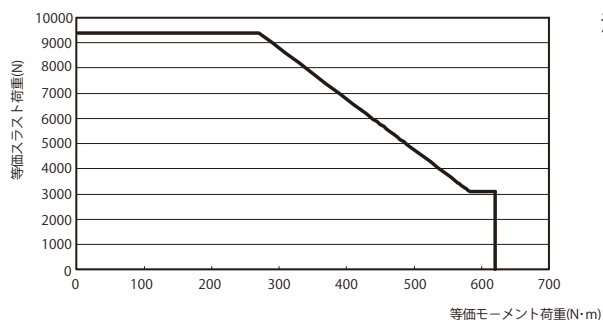
Fr _{max}	運転パターンに於ける最大ラジアル荷重	N (kgf)	図6 参照
Fa _{max}	運転パターンに於ける最大スラスト荷重	N (kgf)	
L _r , L _c , L _a	荷重作用位置	mm	

表6 寸法

枠番	寸法(mm)				
	LB	LC	S	L	Z
P110	52.76	42.38	2	28	19.62
P120	82.56	64.53	2	42	25.97
P130	109.02	86.26	4	82	63.24



P120 許容モーメント - スラスト荷重線図



P130 許容モーメント - スラスト荷重線図

- 注) 1. ラジアル荷重の作用位置が【L+S】の範囲外にある場合は、お問合せください。
2. 許容線図範囲外でも、スラスト荷重の方向、荷重の作用位置によっては、問題ない場合があります。その際には、お問合せください。

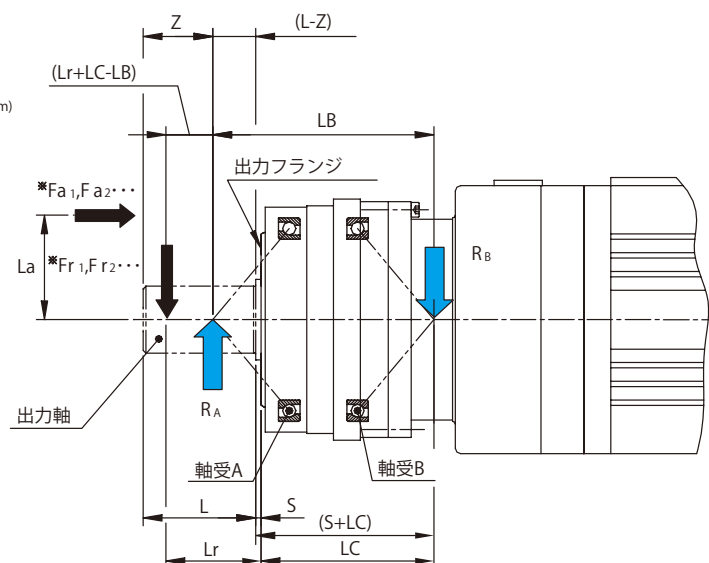


図5 外部荷重作用図

注) 図6 参照 (運転パターンにおける各区間の荷重を示します。)

出力軸軸受寿命の確認

2. 等価荷重と軸受寿命時間のチェック

ラジアル荷重、スラスト荷重が変動する場合は、等価荷重に換算して寿命確認をお願いします。

等価ラジアル荷重 Fre

$$Fre = \sqrt[3]{\frac{n_1 \cdot t_1 \cdot (|Fr_1|)^3 + n_2 \cdot t_2 \cdot (|Fr_2|)^3 + \dots + n_n \cdot t_n \cdot (|Fr_n|)^3}{n_1 \cdot t_1 + n_2 \cdot t_2 + \dots + n_n \cdot t_n}} \dots (2)$$

等価スラスト荷重 Fae

$$Fae = \sqrt[3]{\frac{n_1 \cdot t_1 \cdot (|Fa_1|)^3 + n_2 \cdot t_2 \cdot (|Fa_2|)^3 + \dots + n_n \cdot t_n \cdot (|Fa_n|)^3}{n_1 \cdot t_1 + n_2 \cdot t_2 + \dots + n_n \cdot t_n}} \dots (3)$$

等価出力回転数 Neo

$$Neo = \frac{n_1 \cdot t_1 + n_2 \cdot t_2 + \dots + n_n \cdot t_n}{t_1 + t_2 + \dots + t_n} \dots (4)$$

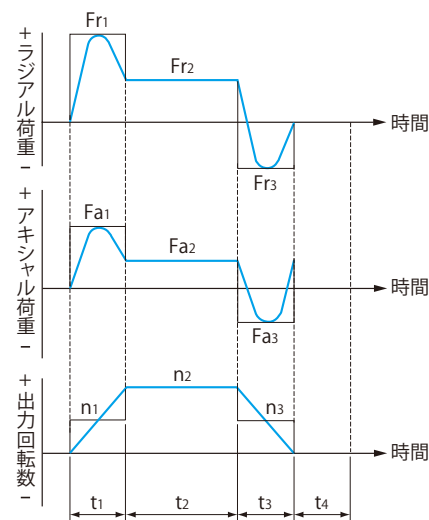


図6 変動荷重例

表7 スラスト荷重の方向と動等価荷重計算式

スラスト荷重方向	荷重条件	軸受	スラスト荷重	動等価荷重
 (モータ側へ作用)	$\frac{R_B}{2Y_2} + Fae \geq \frac{R_A}{2Y_2}$	軸受 A	$F_{aA} = \frac{R_B}{2Y_2} + Fae$	$P_A = X \cdot R_A + Y \cdot F_{aA}$ 但し、 $P_A < R_A$ のとき $P_A = R_A$ とする。
		軸受 B	—	$P_B = R_B$
	$\frac{R_B}{2Y_2} + Fae < \frac{R_A}{2Y_2}$	軸受 A	—	$P_A = R_A$
		軸受 B	$F_{aB} = \frac{R_A}{2Y_2} - Fae$	$P_B = X \cdot R_B + Y \cdot F_{aB}$ 但し、 $P_B < R_B$ のとき $P_B = R_B$ とする。
 (出力側へ作用)	$\frac{R_B}{2Y_2} \leq \frac{R_A}{2Y_2} + Fae$	軸受 A	—	$P_A = R_A$
		軸受 B	$F_{aB} = \frac{R_A}{2Y_2} + Fae$	$P_B = X \cdot R_B + Y \cdot F_{aB}$ 但し、 $P_B < R_A$ のとき $P_B = R_A$ とする。
	$\frac{R_B}{2Y_2} > \frac{R_A}{2Y_2} + Fae$	軸受 A	$F_{aA} = \frac{R_B}{2Y_2} - Fae$	$P_A = X \cdot R_A + Y \cdot F_{aA}$ 但し、 $P_A < R_A$ のとき $P_A = R_A$ とする。
		軸受 B	—	$P_B = R_B$

出力軸軸受寿命の確認

表 8 主軸受仕様

枠番	動定格荷重 C	荷重係数				e
		X		Y		
	N(kgf)	$F_{aA} / R_A \leq e$ $F_{aB} / R_B \leq e$	$F_{aA} / R_A > e$ $F_{aB} / R_B > e$	$F_{aA} / R_A \leq e$ $F_{aB} / R_B \leq e$	$F_{aA} / R_A > e$ $F_{aB} / R_B > e$	
P110	3050(310)	1	0.35	0	0.57	1.14
P120	8950(910)					
P130	13600(1390)					

表 9 表 8、表 7 内の記号

P	動等価荷重 (軸受 A,B 各々に作用する動等価荷重 P_A, P_B の大きい方)	N(kgf)	表 7 参照 89 頁
R_A, R_B	等価外部荷重 F_{re}, F_{ae} より求められる、軸受 A,B 各々に作用する支点反力	N(kgf)	—
X	ラジアル荷重係数	—	表 8 参照
Y	スラスト荷重係数		
Y_2	$F_{a*} / R_{*} > e$ 時のスラスト荷重係数 $Y_2 = 0.57$		
F_{aA}, F_{aB}	軸受 A,B 各々に作用するスラスト荷重	N(kgf)	—

計算寿命 L_{10h}

$$L_{10h} = \frac{10^6}{60 \cdot \text{Neo}} \left(\frac{C}{C_f \cdot F_s \cdot P} \right)^3 \cdots (5)$$

表 10 連結係数 C_f

連結方法	C_f
チェーン	1.00
歯車	1.25
ベルト	1.50

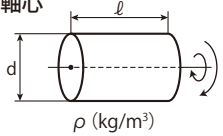
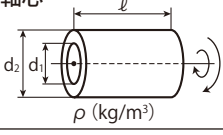
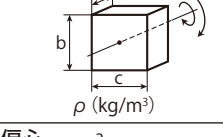
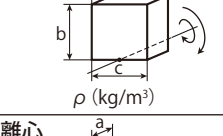
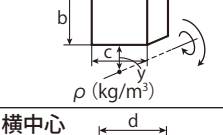
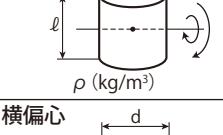
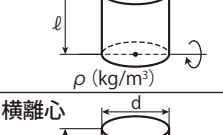
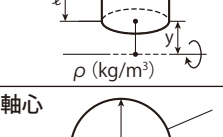
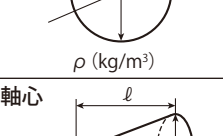
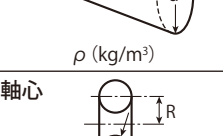
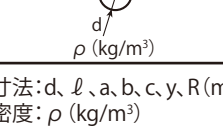
表 11 衝撃係数 F_s

衝撃の程度	F_s
衝撃がほとんどない場合	1.0
衝撃がややある場合	1.0～1.2
激しい衝撃を伴う場合	1.4～1.6

表 12 式(5)の記号

Neo	等価出力回転数	r/min	式(4)参照
P	動等価荷重	N(kgf)	表 4 参照
C	動定格荷重	N(kgf)	表 5 参照
C_f	連結係数	—	表 7 参照
F_s	衝撃係数	—	表 8 参照

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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	円柱	$\frac{1}{4} \cdot \pi \cdot d^2 \cdot l \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{192} \cdot (4l + 3d^2) \cdot \rho$	$\frac{\pi \cdot d^2 \cdot l}{48} \cdot (4l + 3d^2) \cdot \rho$
横偏心  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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  ρ (kg/m ³)	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 $T_2(\text{N}\cdot\text{m})$	出力回転数と速度の関係 $N(\text{r/min})$
直線運動する 物体		$M \left(\frac{P}{2\pi} \right)^2 + J_B$ M : 負荷質量 (kg) P : ボールネジピッチ (m)	$\frac{P}{2\pi} (\mu \cdot M \cdot g + F)$ μ : ボールネジ摩擦係数 g : 重力加速度 (9.8m/s ²) F : 外力 (N)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60 t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ (kg $\cdot\text{m}^2$) N : 回転数 (r/min) t_a : 加速時間 (s)	$\frac{V}{P}$ V : 速度 (m/min) P : ボールネジピッチ (m)
物体をプーリーで 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 : 吊上げ物体の質量 (kg) D : ドラムの直径 (m)	$F \cdot \frac{D}{2}$ F : 外部荷重 (N) = $M_2 \cdot g$ g : 重力加速度 (9.8m/s ²)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60 t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ (kg $\cdot\text{m}^2$) N : 回転数 (r/min) t_a : 加速時間 (s)	$\frac{V}{\pi \cdot D}$ 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/s ²) F_L : 噛合損失 (N $\cdot\text{m}$)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60 t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ (kg $\cdot\text{m}^2$) N : 回転数 (r/min) t_a : 加速時間 (s)	$\frac{V}{R}$ V : 速度 (m/min) $R = \pi dp \text{ or } Zp \cdot Lp$ 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)	$\frac{1}{2} D (F + \mu \cdot M_3 \cdot g)$ F : 外力 (N) g : 重力加速度 (9.8m/s ²)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60 t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ (kg $\cdot\text{m}^2$) N : 回転数 (r/min) t_a : 加速時間 (s)	$\frac{V}{D_1}$ V : 速度 (m/min) D_1 : 円筒1の直径 (m)
ロールフィード で移動		$J_1 + \left(\frac{D_1}{D_2} \right)^2 \cdot J_2 + \frac{M \cdot D_1^2}{4}$ 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)	$\frac{D (F + N \cdot \mu_1 + M g \cdot \mu_2)}{2}$ F : 張力 (N) g : 重力加速度 (9.8m/s ²) N : 加圧力 (N)	$\frac{2\pi \cdot N \cdot J_L}{60 t_a}$ J_L : 減速機出力軸換算 負荷イナーシャ (kg $\cdot\text{m}^2$) N : 回転数 (r/min) t_a : 加速時間 (s)	$\frac{N}{\pi \cdot D_1}$ V : 速度 (m/min) D_1 : ロール直径 (m)

- 各駆動部について付属機器があれば、イナーシャを算出し、加算してください。
- 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。
- 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。

慣性モーメント（モータ軸換算）

表 13

単位： $\times 10^{-4} \text{kg} \cdot \text{m}^2$

枠番	入力軸 ホロー径 (mm)	モータ フランジ コード	減速比									
			3.7		5		9		11		15	
			中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸
P110	6	7J	0.142	0.141	0.116	0.116	0.098	0.097	0.140	0.140	0.137	0.137
	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G	0.142	0.140	0.116	0.115	0.098	0.097	0.140	0.140	0.137	0.137
	9	2H	0.212	0.211	0.183	0.186	0.168	0.168	0.211	0.211	0.208	0.208
	10	2J	0.211	0.210	0.186	0.185	0.167	0.167				
	11	2K, 2L, 8A	0.210	0.208	0.184	0.184	0.166	0.165	0.209	0.209	0.206	0.206
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V	0.202	0.201	0.177	0.176	0.158	0.158	0.202	0.202	0.199	0.199
	16	7P, 8E, 7A, 7R	0.422	0.421	0.394	0.396	0.378	0.378				
P120	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G										
	9	2H										
	10	2J					0.506	0.485	0.513	0.512	0.491	0.490
	11	2K, 2L, 8A										
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V	0.849	0.831	0.653	0.640	0.504	0.483	0.505	0.503	0.483	0.482
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	0.985	0.975	0.789	0.783	0.647	0.645	0.618	0.617	0.596	0.595
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	0.962	0.951	0.766	0.760	0.624	0.622	0.599	0.597	0.577	0.576
	22	1S, 0Y, 0W	1.679	1.668	1.483	1.477	1.341	1.339	1.338	1.337	1.316	1.315
P130	24	7Y, 7Z, 1L	1.657	1.646	1.460	1.455	1.318	1.317	1.315	1.314	1.293	1.293
	9	2H										
	10	2J										
	11	2K, 2L, 8A										
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V										
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U										
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V					1.820	1.797	1.920	1.905	1.822	1.814
	22	1S, 0Y, 0W	3.750	3.611	2.866	2.792	2.211	2.188	2.285	2.269	2.186	2.178
	24	1L, 7Y, 7Z	3.707	3.568	2.823	2.749	2.168	2.145	2.250	2.234	2.152	2.143
	28	1T, 1W, 1X, 0E, 0K	3.827	3.688	2.943	2.869	2.288	2.265				
	35	1Z, 0M, 0X	6.901	6.763	6.018	5.943	5.363	5.159				

枠番	入力軸 ホロー径 (mm)	モータ フランジ コード	減速比							
			21		33		45		81	
			中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸
P110	6	7J	0.107	0.107	0.092	0.092	0.092	0.092	0.092	0.092
	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G	0.107	0.107	0.092	0.092	0.092	0.092	0.092	0.092
	9	2H	0.178	0.178	0.160	0.160	0.160	0.160		
	10	2J								
	11	2K, 2L, 8A	0.176	0.176	0.157	0.157				
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V	0.169	0.169	0.151	0.151				
	16	7P, 8E, 7A, 7R								
P120	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G							0.352	0.352
	9	2H	0.440	0.440			0.410	0.410	0.408	0.408
	10	2J	0.441	0.440	0.411	0.411	0.409	0.409		
	11	2K, 2L, 8A					0.407	0.407	0.406	0.406
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V	0.432	0.432	0.403	0.403	0.401	0.401	0.399	0.399
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	0.546	0.546						
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	0.527	0.526						
	22	1S, 0Y, 0W								
P130	24	7Y, 7Z, 1L	1.243	1.243						
	9	2H							1.265	1.265
	10	2J			1.284	1.282	1.273	1.272	1.264	1.264
	11	2K, 2L, 8A							1.265	1.264
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V			1.282	1.280	1.271	1.270	1.263	1.262
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	1.555	1.551	1.404	1.402	1.393	1.392		
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	1.533	1.529	1.381	1.380	1.370	1.370		
	22	1S, 0Y, 0W	1.897	1.893						
	24	1L, 7Y, 7Z	1.862	1.858	1.711	1.709	1.700	1.699		
	28	1T, 1W, 1X, 0E, 0K								
	35	1Z, 0M, 0X								

GD² (モータ軸換算)

表 14

単位: $\times 10^{-4} \text{kgf}\cdot\text{m}^2$

枠番	入力軸 ホロー径 (mm)	モータ フランジ コード	減速比									
			3.7		5		9		11		15	
			中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸
P110	6	7J	0.568	0.562	0.464	0.464	0.392	0.388	0.560	0.560	0.548	0.548
	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G	0.567	0.561	0.464	0.460	0.392	0.388	0.560	0.559	0.548	0.548
	9	2H	0.850	0.844	0.732	0.744	0.672	0.672	0.844	0.844	0.832	0.832
	10	2J	0.845	0.840	0.744	0.740	0.668	0.668				
	11	2K, 2L, 8A	0.839	0.834	0.736	0.736	0.664	0.660	0.835	0.834	0.824	0.824
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V	0.809	0.803	0.708	0.704	0.632	0.632	0.807	0.807	0.796	0.796
	16	7P, 8E, 7A, 7R	1.689	1.684	1.576	1.584	1.512	1.512				
P120	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G										
	9	2H										
	10	2J					2.024	1.940	2.051	2.046	1.964	1.960
	11	2K, 2L, 8A										
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V	3.397	3.325	2.612	2.560	2.016	1.932	2.018	2.013	1.932	1.928
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	3.942	3.899	3.156	3.132	2.588	2.580	2.472	2.467	2.384	2.380
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	3.848	3.805	3.064	3.040	2.496	2.488	2.395	2.390	2.308	2.304
	22	1S, 0Y, 0W	6.717	6.674	5.932	5.908	5.364	5.356	5.351	5.346	5.264	5.260
P130	24	7Y, 7Z, 1L	6.627	6.584	5.840	5.820	5.272	5.268	5.261	5.256	5.172	5.172
	9	2H										
	10	2J										
	11	2K, 2L, 8A,										
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V										
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U										
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V					7.280	7.188	7.681	7.619	7.288	7.256
	22	1S, 0Y, 0W	14.999	14.445	11.464	11.168	8.844	8.752	9.138	9.077	8.744	8.712
	24	1L, 7Y, 7Z	14.827	14.273	11.292	10.996	8.672	8.580	8.999	8.937	8.608	8.572
	28	1T, 1W, 1X, 0E, 0K	15.306	14.752	11.772	11.476	9.152	9.060				
	35	1Z, 0M, 0X	27.605	27.051	24.072	23.772	21.452	20.636				

枠番	入力軸 ホロー径 (mm)	モータ フランジ コード	減速比							
			21		33		45		81	
			中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸	中実軸	フランジ軸
P110	6	7J	0.428	0.428	0.368	0.368	0.368	0.368	0.368	0.368
	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G	0.428	0.428	0.368	0.368	0.368	0.368	0.368	0.368
	9	2H	0.712	0.712	0.640	0.640	0.640	0.640		
	10	2J								
	11	2K, 2L, 8A	0.704	0.704	0.628	0.628				
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V	0.676	0.676	0.604	0.604				
	16	7P, 8E, 7A, 7R								
P120	8	2C, 2D, 2E, 2F, 2G							1.408	1.408
	9	2H	1.760	1.760			1.640	1.640	1.632	1.632
	10	2J	1.764	1.760	1.644	1.644	1.636	1.636		
	11	2K, 2L, 8A					1.628	1.628	1.624	1.624
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V	1.728	1.728	1.612	1.612	1.604	1.604	1.596	1.596
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	2.184	2.184						
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	2.108	2.104						
	22	1S, 0Y, 0W								
P130	24	7Y, 7Z, 1L	4.972	4.972						
	9	2H							5.060	5.060
	10	2J			5.136	5.128	5.092	5.088	5.056	5.056
	11	2K, 2L, 8A,							5.060	5.056
	14	2P, 2R, 8B, 2T, 2V, 0V			5.128	5.120	5.084	5.080	5.052	5.048
	16	7A, 7P, 8E, 7R, 0U	6.220	6.204	5.616	5.608	5.572	5.568		
	19	7S, 1G, 7X, 7B, 7V	6.132	6.116	5.524	5.520	5.480	5.480		
	22	1S, 0Y, 0W	7.588	7.572						
	24	1L, 7Y, 7Z	7.448	7.432	6.844	6.836	6.800	6.796		
	28	1T, 1W, 1X, 0E, 0K								
	35	1Z, 0M, 0X								

減速機出力部の機械的精度

中実軸（キーレス、キー付）およびフランジ軸の機械的位置精度を以下に示します。

出力軸 中実軸（キーレス、キー付）

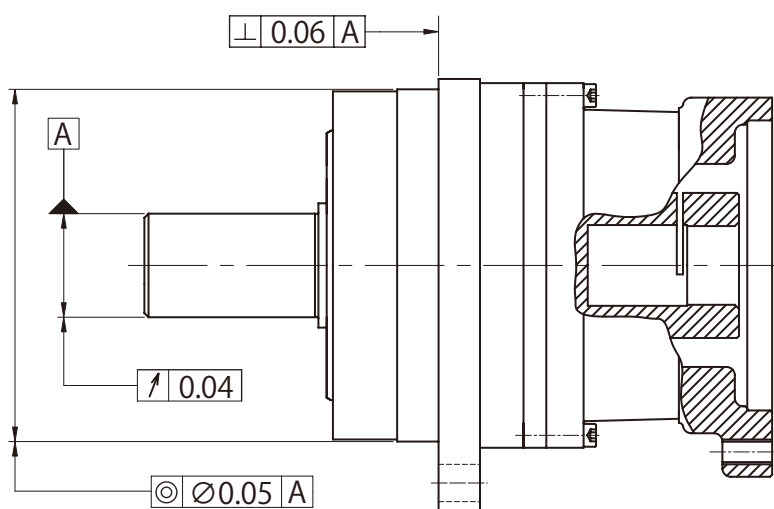


図 7

出力軸 フランジ軸

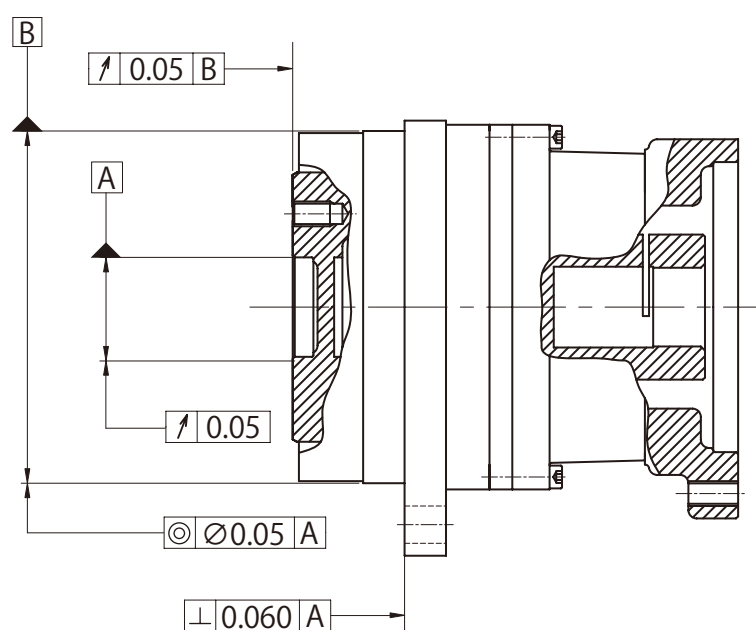


図 8

モータ取付要領

減速機とモータとの軸接合部には特殊なカップリングを使用しておりますので、モータ軸はストレート軸以外に、キー溝付軸も取付可能です。

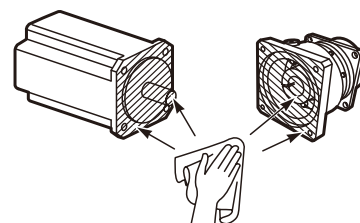
次の手順（１）～（８）に従って組み付けを行ってください。

（キー溝付軸の場合は、キーを取り外して組み付けを行ってください。）

- （１）モータ軸の防錆剤・油分等をふき取ります。
- （２）カップリング③が真上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）セット用孔の栓①を取り外してください。
- （４）セット用孔①からカップリング締付ボルト②が締め付けられるように、手回しで位置を合わせてください。
- （５）カップリング③の中心孔にモータ軸を挿入して垂直に押し込み、モータとアダプタープレート④のインロー部をはめ合わせてください。
- （６）モータとアダプタープレート④を、モータ取付ボルトで締め付けてください。
- （７）セット用孔からトルクレンチで、カップリング締付ボルト②を表 15 の締付トルクを目安に締め付けてください。
- （８）セット用孔に栓①を取り付けてください。

表 15 ボルトの締付トルク

カップリング孔径 mm	締付ボルト	締付けトルク N・m	許容伝達トルク N・m
Ø6	M3	1.67	9.18
Ø8			7.93
Ø9			22.0
Ø10	M4	3.92	22.7
Ø11			24.9
Ø14			26.4
Ø16	M5	7.35	49.6
Ø19			52.9
Ø22			61.8
Ø24	M6	8.83	66.2
Ø28			78.3
Ø35			99.2



ご使用の運転サイクルに於ける非常時最大トルク（起動・停止時ピークトルク）を許容できるか、下式でご確認ください。

$$\frac{\text{非常時最大トルク（起動・停止時ピークトルク）}}{\text{減速比}} \leq \text{許容伝達トルク}$$

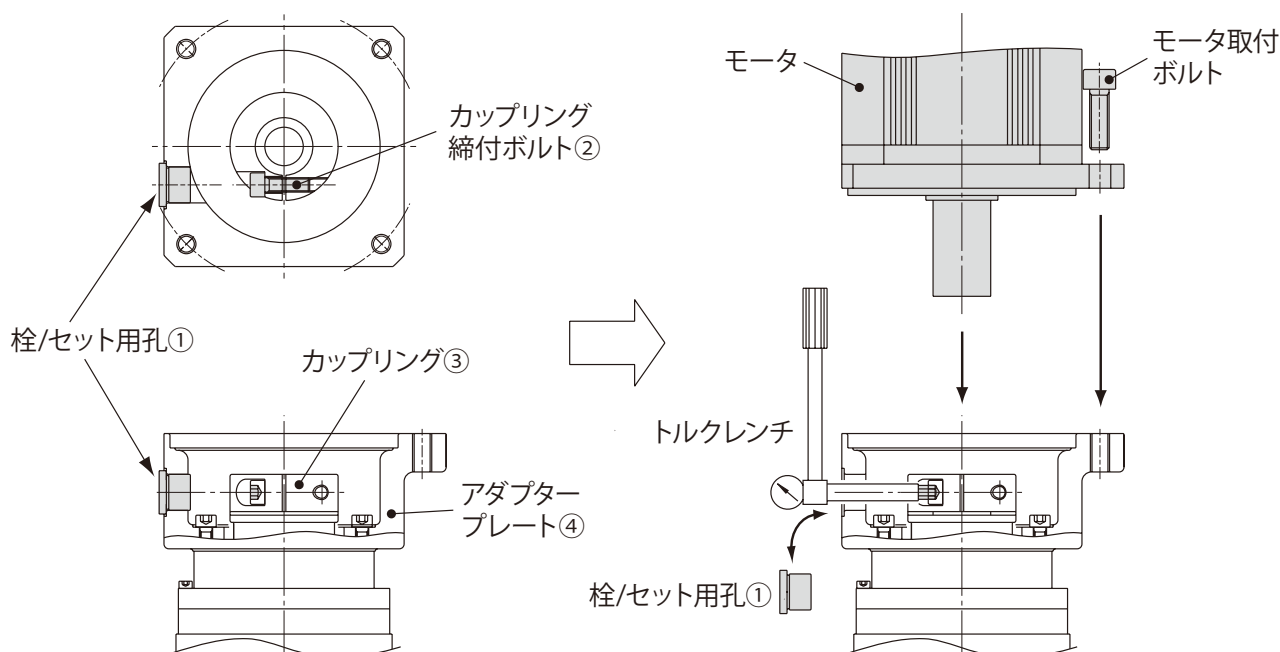
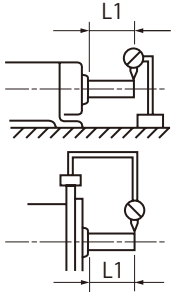
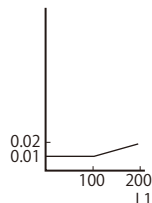
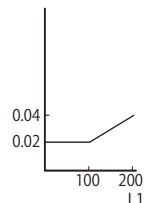
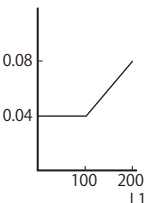
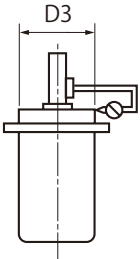
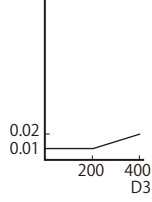
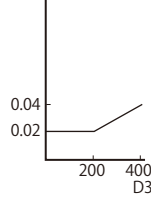
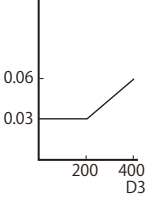
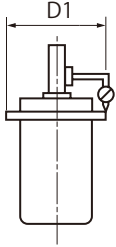
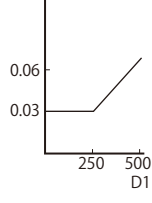
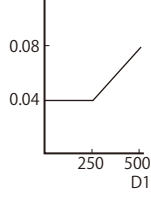
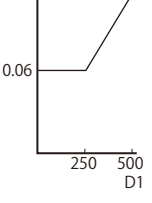


図 9 組付図

表 16

取付方法	測定項目	測定方法	測定方法の図	測定用具	工作精度		
					AA 級	A 級	B 級
脚取付形およびフランジ形	軸端の振れ	ダイヤルゲージを床面またはフランジ面に固定し、測定子を軸端に近接した外周に当て、軸を 1 回転した時の読みの最大値と最小値の差を測定値とする。		ダイヤルゲージ	軸長 ≤ 100 の時 0.01 > 100 の時 	軸長 ≤ 100 の時 0.02 > 100 の時 	軸長 ≤ 100 の時 0.04 > 100 の時 
	フランジはめあい径の偏心率	ダイヤルゲージをフランジ面に近接した軸に固定し、測定子をフランジはめあい外周部に当て、軸を 1 回転した時の読みの最大値と最小値の差の 1/2 を測定値とする。		ダイヤルゲージ	フランジはめあい径 ≤ 200 の時 0.01 > 200 の時 	フランジはめあい径 ≤ 200 の時 0.02 > 200 の時 	フランジはめあい径 ≤ 200 の時 0.03 > 200 の時 
フランジ形	フランジ面の軸に対する直角度	ダイヤルゲージをフランジ面に近接した軸に固定し、測定子をフランジの外周に近接したフランジ面に当て、軸を 1 回転した時の読みの最大値と最小値の差を測定値とする。		ダイヤルゲージ	フランジ径 ≤ 250 の時 0.03 > 250 の時 	フランジ径 ≤ 250 の時 0.04 > 250 の時 	フランジ径 ≤ 250 の時 0.06 > 250 の時 

保証基準・安全に関するご注意

保証期間	新品に限り、工場出荷後 18 ヶ月または稼動後 12 ヶ月のうちいずれか短い方をもって保証期間と致します。
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致します。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当社の補償外とさせていただきます。
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使用に起因する故障 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、オイルシール等の消耗部品が自然消耗、磨耗、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

安全に関するご注意

- 設置される場所、使用される装置に必要な安全規則を遵守してください。
(労働安全衛生規則、電気設備技術基準、内線規定、工場防爆指針、建築基準法 など)
- ご使用前に取扱説明書をよくお読みの上、正しくお使いください。
取扱説明書がお手元にはないときは、お求めの販売店もしくは営業所へご請求ください。
取扱説明書は必ず実際にお使いになるお客様のお手元まで届くようにしてください。
- 使用環境及び用途に適した商品をお選びください。
- 人員輸送装置や昇降装置など、商品の故障により人命または設備の重大な損失が予測される装置に使用される場合は、装置側に安全のための保護装置を設けてください。
- 食品機械、クリーンルーム用など、特に油気を嫌う装置では、故障・寿命等での万一の油漏れ・グリース漏れに備えて、油受けなどの損害防止装置を取り付けてください。

営業所(住友重機械精機販売株式会社) <https://sjs.sumitomodrive.com>

			TEL	FAX
北海道	〒007-0847	札幌市東区北 47 条東 16-1-38	011-781-9802	011-781-9807
仙台	〒980-0811	仙台市青葉区一番町 3-3-16(オー・エックス芭蕉の辻ビル)	022-264-1242	022-224-7651
茨城	〒310-0803	水戸市城南 2-1-20(井門水戸ビル)	029-306-7608	029-306-7618
北関東	〒330-0854	さいたま市大宮区桜木町 4-242(鐘塚ビル)	048-650-4700	048-650-4615
千葉	〒260-0045	千葉市中央区弁天 1-15-1(細川ビル)	043-206-7730	043-206-7731
東京	〒141-6025	東京都品川区大崎 2-1-1(ThinkPark Tower)	03-6737-2520	03-6866-5171
横浜	〒220-0005	横浜市西区南幸 2-19-4(南幸折目ビル)	045-290-6893	045-290-6885
長野	〒380-0936	長野市岡田町 166(森ビル)	026-226-9050	026-226-9045
富山	〒939-8071	富山市上袋 327-1	076-491-5660	076-491-5604
金沢	〒920-0919	金沢市南町 4-55(WAKITA 金沢ビル)	076-261-3551	076-261-3561
静岡	〒422-8063	静岡市駿河区馬淵 3-2-25(T.K BLD)	054-654-3123	054-654-3124
中部	〒460-0003	名古屋市中区錦 1-18-24(いちご伏見ビル)	052-218-2980	052-218-2981
四日市	〒510-0064	三重県四日市市新正 4-17-20	059-353-7467	059-354-1320
滋賀	〒529-1601	滋賀県蒲生郡日野町大字松尾 334	0748-53-8900	0748-53-3510
京都	〒604-8187	京都市中京区御池通東洞院西入ル笹屋町 435(京都御池第一生命ビル)	075-231-2515	075-231-2615
大阪	〒530-0005	大阪市北区中之島 2-3-33(大阪三井物産ビル)	06-7635-3663	06-7711-5119
神戸	〒650-0044	神戸市中央区東川崎町 1-3-3(神戸ハーバーランドセンタービル)	078-366-6610	078-366-6625
岡山	〒701-0113	岡山県倉敷市栗坂 854-10	086-463-5678	086-463-5608
広島	〒732-0827	広島市南区稲荷町 4-1(広島稲荷町 NK ビル)	082-568-2521	082-262-5544
四国	〒792-0003	愛媛県新居浜市新田町 3-4-23(SES ビル)	0897-32-7137	0897-34-1303
北九州	〒802-0001	北九州市小倉北区浅野 2-14-1(KMM ビル)	093-531-7760	093-531-7778
福岡	〒812-0025	福岡市博多区店屋町 8-30(博多フコク生命ビル)	092-283-3277	092-283-3177

修理・メンテナンスのお問い合わせ**サービステクニカルセンター(住友重機械精機販売株式会社)**

			TEL	FAX
全国共通	〒474-0023	愛知県大府市大東町 2-97-1	0562-45-6402	0562-44-1998

サービスセンター(住友重機械精機販売株式会社)

			TEL	FAX
北海道	〒007-0847	札幌市東区北 47 条東 16-1-38	011-781-9803	011-781-9807
東京	〒335-0031	埼玉県戸田市美女木 5-9-13	048-449-4766	048-449-4786
北陸	〒939-8071	富山市上袋 327-1	076-491-5660	076-491-5604
大阪	〒567-0865	大阪府茨木市横江 2-1-20	072-637-3901	072-637-5774
岡山	〒701-0113	岡山県倉敷市栗坂 854-10	086-464-3681	086-464-3682
福岡	〒812-0893	福岡市博多区那珂 3-16-30	092-431-2678	092-431-2694

技術的なお問い合わせ**お客様相談センター(住友重機械工業株式会社 PTC 事業部)** <https://www.shi.co.jp/ptc/>

フリーダイヤル	0120-42-3196	営業時間
携帯電話から	0570-03-3196	月曜日～金曜日 9:00～12:00 13:00～17:00
FAX	03-6866-5160	(土・日・祝日、弊社休業日を除く)

記載内容は、製品改良などの理由により予告なく変更することがあります。

