

SD~SDH

形番表示

	減速機 タイプ	枠番	速比	出力軸軸受 タイプ	入力軸キー 有無	入力軸穴径	バックラッシクラス	モータフランジ番号
[例]	SD	90	- 10			- 19	- P1	/ ▲▲▲▲
	SD	47	4~	空欄	空欄	8~55	Ps	注文時の 付属情報
	SDD	64	200	玉軸受	キー無		P0	
	SDL	90		標準は 玉軸受	標準は キー無		P1	
	SDH	110					P2	
		140		T	K			
		200		円錐 ころ軸受	キー有			
		255		#90~ #255	#140~ #255			

バックラッシクラスはタイプにより異なります。詳細の値はスペック欄を参照ください。



モータフランジ番号は以下二次元コードに示す外形図作成ページにアクセスし、使用するサーボモータに適合するフランジ番号を記載してください。

テーブル駆動に最適な構造



出力フランジとしながらも、LIMING遊星減速機の高剛性・高精度を実現する特長の出力時とキャリアの一体構造やケースと内歯車一体構造はそのままです。



このキャリアを支持する軸受は、玉軸受のほか円錐ころ軸受も選択が可能で、より大きな軸荷重にも対応が可能です。



入力軸はサーボモータ軸を付属のコレットでノンバックラッシ締結する入力方法の他、SDDでは中実入力軸とし、プーリやカップリングを介した入力も可能です。



直交形では、初段にベベルギヤを用いたSDLの他、上図の例のように限られたスペースでより大きな減速比が得られるハイポイドギヤを用いたSDHも用意しております。



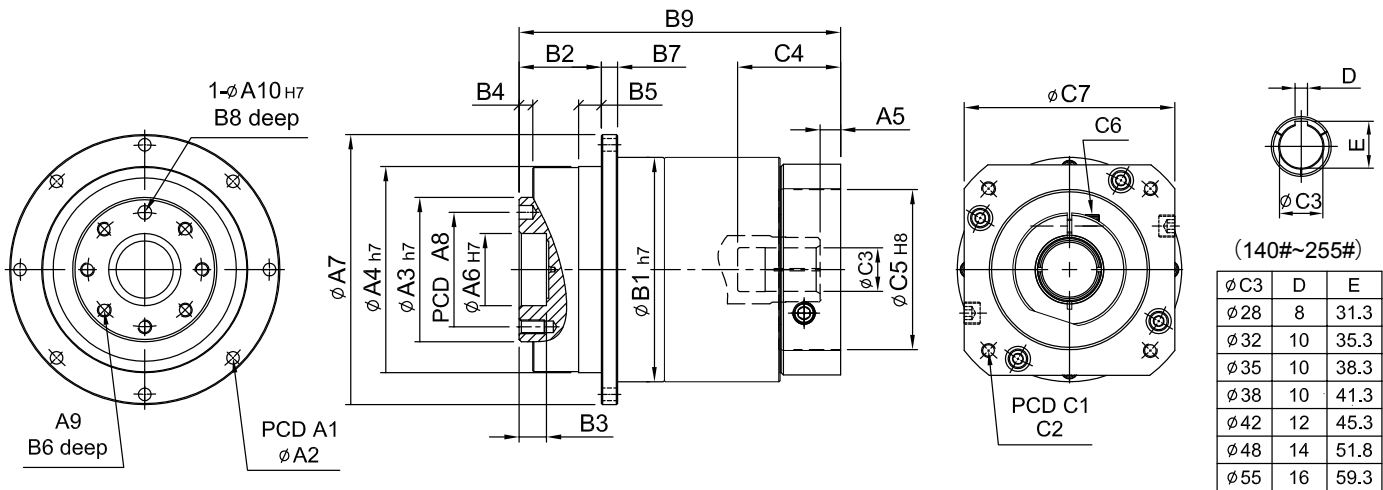
SERVOBOX Planetary Reducers

SD

1 段形
速比：4, 5, 7, 10



High Precision Planetary Reducer



単位：mm

A	寸法	47	64	90	110	140	200	255
	寸法	47	64	90	110	140	200	255
A	A1	67	79	109	135	168	233	280
	A2	8-3.4	8-4.5	8-5.5	8-5.5	12-6.6	12-9.0	16-13.5
	A3	28	40	63	80	100	160	180
	A4	47	64	90	110	140	200	255
	A5	5	6	9、23.5	10、20	10	11.5、13.5	10.5、12.5
	A6	12	20	31.5	40	50	80	100
	A7	72	86	118	146	179	248	300
	A8	20	31.5	50	63	80	125	140
	A9	4 - M3 x P0.5	7 - M5 x P0.8	7 - M6 x P1.0	11 - M6 x P1.0	11 - M8 x P1.25	11 - M10 x P1.5	12 - M16 x P2.0
	A10	3	5	6	6	8	10	12
B	B1	59	70	98	125	156	212	255
	B2	19.5	19.5	30	29	38	50	66
	B3	5	7	12	12	12	16	20
	B4	3	4	6	6	6	8	12
	B5	5	6	10	10	15	15	20
	B6	6.5	8	12	12	16	22	32
	B7	4	5	7	8	10	12	18
	B8	4	6	6	7	7	10	10
	B9	74.7	84.5、92.5	133、147.5	153、173	186.5	250.5、252.5	263、265
	C1	46、60、63	70、75、90	90、100、115、145	115、145、165	145、165、215	200、215、265	200、265、300
C	C2	M3、M4、M5	M4、M5、M6	M5、M6、M8	M6、M8、M10	M8、M10、M12	M10、M12、M16	M12、M16
	C3	8、11	11、14、16、19	16、19、22、24	24、28、32、35	28、32、35、38	35、38、42、48、55	38、42、48、55
	C4	32	34、41.5	58.5、73	67、82	84.5	114.5、116.5	115.5、117.5
	C5	30、40、50	50、60、70	70、80、95、110	95、110、130	110、130、180	114.3、180、230	114.3、230、250
	C6	M4 x P0.7	M5 x P0.8	M6 x P1.0	M8 x P1.25	M10 x P1.5	M10 x P1.5	M10 x P1.5
	C7	46、55	64、70、80	92、110、130	122、130、150	146、150、190	182、200、250	222、250、265
	C7	46、55	64、70、80	92、110、130	122、130、150	146、150、190	182、200、250	222、250、265

伝動能力表		単位	速比	47	64	90	110	140	200	255
定格出力トルク	【 T_{2N} 】	Nm	4	22	60	160	335	650	1,200	2,020
			5	20	50	155	333	618	1,189	2,010
			7	19	47	142	309	573	1,108	1,870
			10	16	43	136	294	549	1,059	1,779
許容最大加速トルク	【 T_{2B} 】	Nm	4 ~ 10	定格出力トルクの 1.8 倍						
非常時最大トルク（緊急停止時など）	【 T_{2NOT} 】	Nm	4 ~ 10	定格出力トルクの 3 倍						
定格入力速度	【 n_{1N} 】	rpm	4 ~ 10	3,000	3,000	3,000	3,000	3,000	3,000	2,000
許容最大入力速度	【 n_{1B} 】	rpm	4 ~ 10	6,000	6,000	6,000	5,000	5,000	4,000	3,000
バックラッシュ Ps		arcmin	4 ~ 10	-	-	≦ 1	≦ 1	≦ 1	≦ 1	≦ 1
バックラッシュ P0		arcmin	4 ~ 10	≦ 3	≦ 3	≦ 3	≦ 3	≦ 3	≦ 3	≦ 3
バックラッシュ P1		arcmin	4 ~ 10	≦ 5	≦ 5	≦ 5	≦ 5	≦ 5	≦ 5	≦ 5
バックラッシュ P2		arcmin	4 ~ 10	≦ 7	≦ 7	≦ 7	≦ 7	≦ 7	≦ 7	≦ 7
ねじれ剛性		Nm/arcmin	4 ~ 10	6	14	30	86	155	450	1126
許容ラジアル荷重（玉軸受）	【 F_{2rB} 】	N	4 ~ 10	2,040	2,520	8,460	12,720	14,070	35,200	39,600
許容スラスト荷重（玉軸受）	【 F_{2aB} 】	N	4 ~ 10	1,020	1,260	4,230	6,360	7,035	17,600	19,800
許容ラジアル荷重（円錐ころ軸受）	【 F_{2rB} 】	N	4 ~ 10	-	-	14,660	23,000	37,200	73,600	107,200
許容スラスト荷重（円錐ころ軸受）	【 F_{2aB} 】	N	4 ~ 10	-	-	7,330	11,500	18,600	36,800	53,600
許容モーメント（玉軸受） ※ 1	【 M_{2K} 】	Nm	4 ~ 10	31	98	185	320	940	2,200	4,300
許容モーメント（円錐ころ軸受） ※ 1	【 M_{2K} 】	Nm	4 ~ 10	-	-	280	480	1,400	3,300	6,480
寿命	【 L_H 】	hr	4 ~ 10	S5 反復定格：30,000 時間以上（S1 連続定格：15,000 時間以上）						
効率	【 η 】	%	4 ~ 10	≧ 97%						
減速機許容表面温度		℃	4 ~ 10	-15℃ ~ +90℃						
潤滑剤			4 ~ 10	合成潤滑剤 シンセティックグリース						
保護等級			4 ~ 10	IP65						
据付姿勢			4 ~ 10	制限無し						
騒音値 ※ 2		dB	4 ~ 10	≦ 56	≦ 58	≦ 60	≦ 63	≦ 65	≦ 67	≦ 70
概略重量		kg	4 ~ 10	0.7	1.4	4.2	7.4	13.9	32.4	55

※ 1 100rpm の出力軸に作用する荷重

※ 2 騒音値は 1 段減速機は 1/10、2 段減速機は 1/100 を代表として入力回転数 3,000r/min 1m の距離における騒音基準値です。

■ 入力軸換算慣性モーメント (kg・cm²)

速比	47	64	90	110	140	200	255
4	0.03	0.13	0.47	2.75	7.46	24.00	55
5	0.03	0.12	0.45	2.70	7.41	23.23	53.19
7	0.03	0.12	0.45	2.64	7.12	22.11	50.78
10	0.03	0.12	0.43	2.56	7.01	22.21	50.50