



3.8D/3.8E

SANDEX

3.8D/3.8E 寸法図

単位：mm

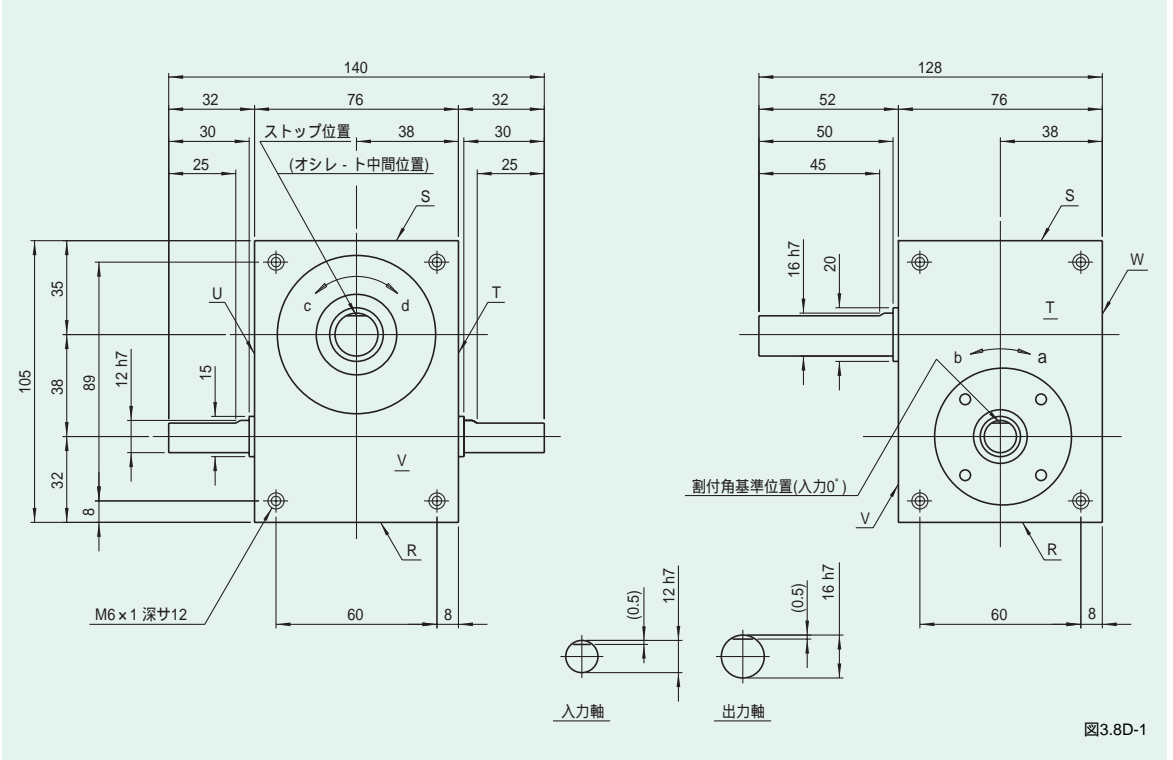
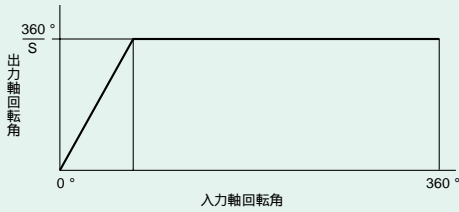


図3.8D-1

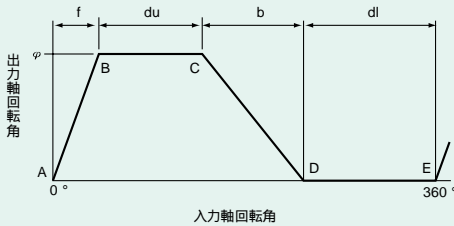
タイミング線図

インデキシングドライブ3.8D

図3.8D-2



オシレーティングドライブ3.8E



- S : ストップ数
 φ : 割付角
 φ : 出力軸の振り角
 f : 前進オシレート割付角。出力軸が基準位置からφだけ回転するのに要する入力軸回転角。
 du : 上停留角。出力軸が基準位置からφの位置にあるときの入力軸回転角。
 b : 後退オシレート割付角。
 dl : 下停留角。

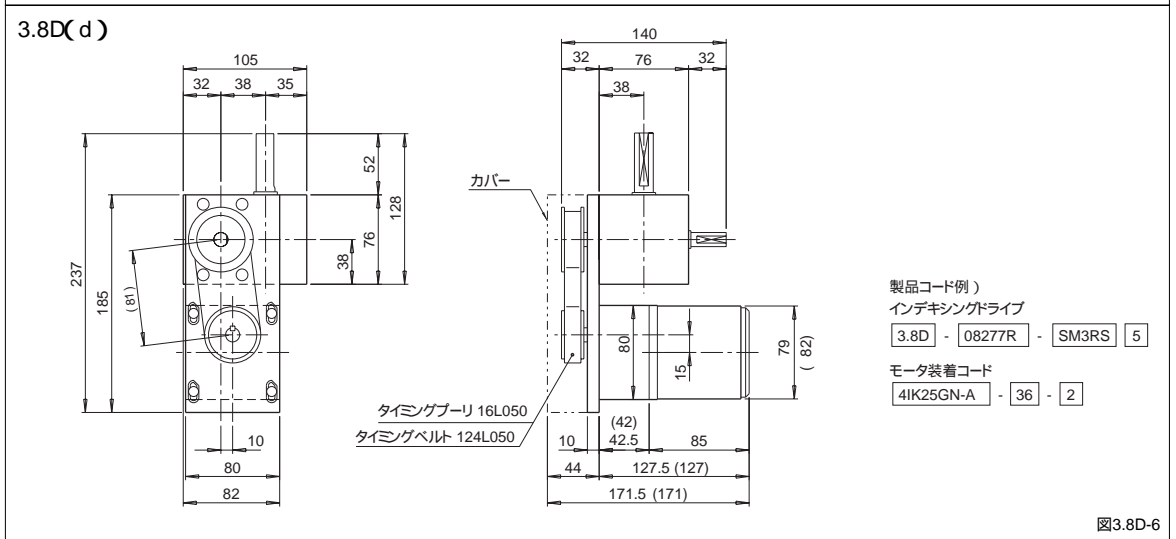
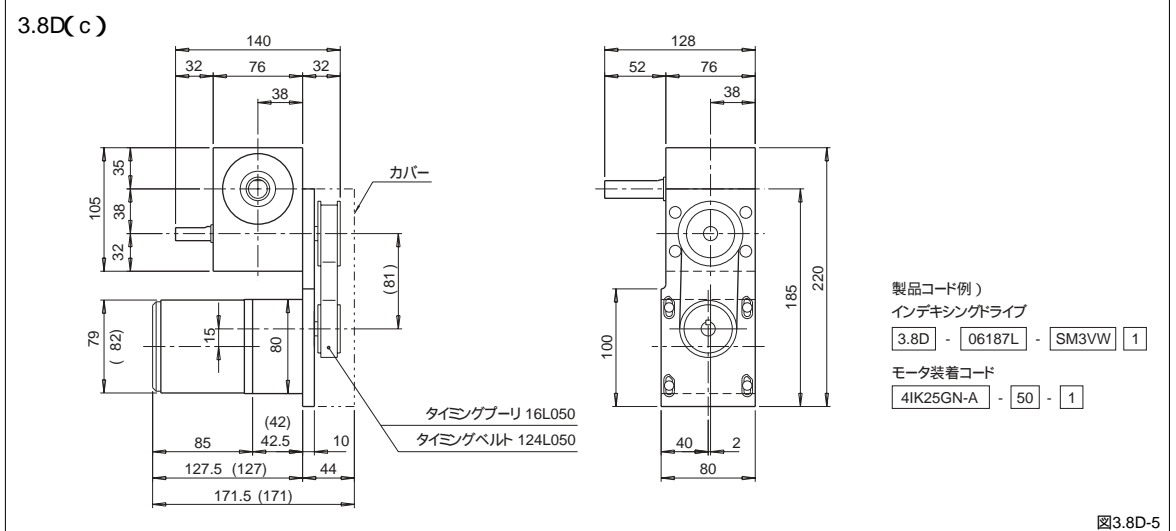
特性表

表3.8D-1

特性項目	記号	単位	数値
出力軸の許容スラスト荷重	P ₁	N	490
出力軸の許容ラジアル荷重	P ₂	N	490
出力軸の許容トルク	T _s	N・m	トルク伝達表参照
出力軸の慣性モーメント	J _o	kg・m ²	1.2×10 ⁻⁴
入力軸の許容スラスト荷重	P ₄	N	343
入力軸の最大繰返し曲げ力	P ₅	N	343
入力軸の最大繰返し許容トルク	P ₆	N・m	24.5
入力軸の慣性モーメント(注1)	J ₁	kg・m ²	1.65×10 ⁻⁴
割出精度		sec	±72
製品質量		kg	3.6

(注1) 入力軸のJは、停留時の値です。(1N・m 0.102kgf・m)

オプションを装着した例(OPUS2)



インダクションモータ連続定格

表3.8D-2

モータ品名	出力 (W)	周波数 (Hz)	電圧 (V)	電流 (A)	起動トルク (N・m)	トルク (N・m)	回転数 (rpm)	コンデンサ容量 (μF)	ギヤヘッド品名	
									ボールベアリングタイプ	中間ギヤヘッド
オリエンタルモータ	3IK15GN-A	15 50 60	100	0.4	0.080 0.065	0.120 0.095	1250 1550	4.0	3GN K	3GN10XK
パナソニック	M71A15G4L	15 50 60	100	0.36 0.34	0.088	0.108 0.088	1300 1600	4.0	M7GA B	M7GA10XK

注意事項

モータ取付ベースはインデキシングドライブのT面あるいはU面に3.8D(c)(d)のように取付きます。

3.8D(c)(d)はともにT面に取付けたものを示しています。U面の場合図面は対称となります。

カッコ寸法はパナソニックモータを示します。ご注文の際、インデキシングドライブのコード番号のほか、減速比をお知らせください。なお、インダクションモータの詳細についてはオリエンタルモータ(またはパナソニック)のカatalogをご参照ください。

減速比によりモータ全長が短くなります。

ギヤヘッドを直結した場合のトルク(N・m)

表3.8D-3

回転数rpm	許容トルク															
	200	120	100	60	50	30	20	15	10	6	5	3	2	1.5	1	
50Hz減速比	7.5	12.5	15	25	30	50	75	100	150	250	300	500	750	1000	1500	
60Hz減速比	9	15	18	30	36	60	90	120	180	300	360	600	900	1200	1800	
許容トルク	3IK15GN-A	0.73	1.2	1.5	2.2	2.6	4.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	5.0	
	M71A15G4L	0.59	0.98	1.18	1.86	2.25	3.82	4.90	4.90	4.90	4.90	4.90	4.90	4.90	4.90	

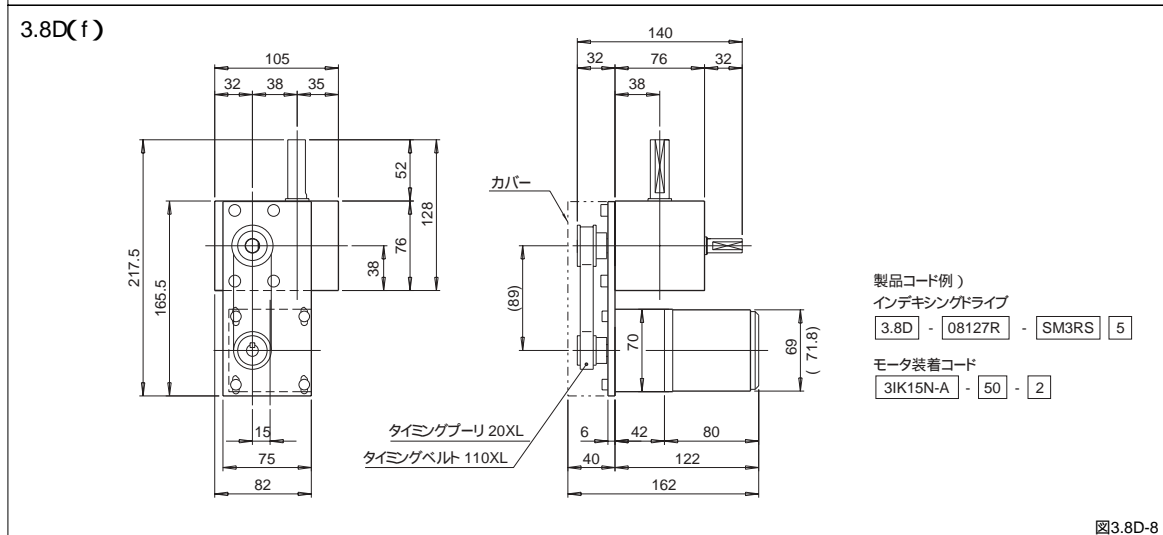
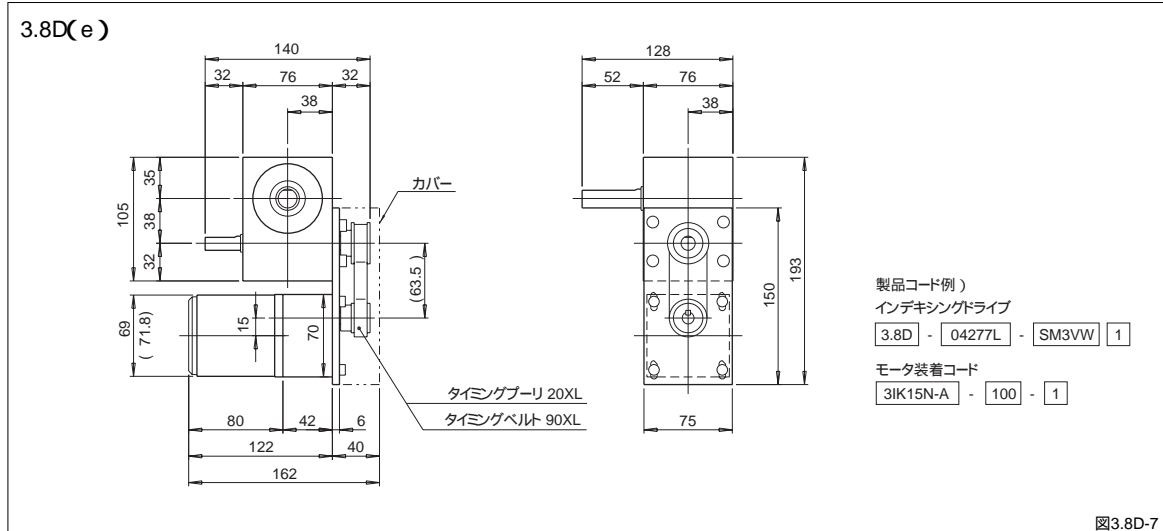
太文字は中間ギヤヘッドを直結した値。

(1N・m 0.102kgf・m)

回転数はモータの同期回転数(50Hz:1500rpm、60Hz:1800rpm)

を基準に、減速比で割って計算しています。

オプションを装着した例(OPUS2)



インダクションモータ連続定格

表3.8D-4

モータ品名	出力 (W)	周波数 (Hz)	電圧 (V)	電流 (A)	起動トルク (N・m)	トルク (N・m)	回転数 (rpm)	コンデンサ容量 (μF)	ギヤヘッド品名	
									ボールベアリングタイプ	中間ギヤヘッド
オリエンタルモータ	41K25GN-A	25	50 60	100	0.65 0.6	0.13 0.11	0.19 0.16	1250 1550	6.0	4GN K 4GN10XK
パナソニック	M81A25G4L	25	50 60	100	0.57 0.48	0.137	0.176 0.147	1325 1625	6.0	M8GA B M8GA10XK

注意事項

モータ取付ベースはインデキシングドライブのT面あるいはU面に3.8D(e),(f)のように取付きます。
3.8D(e),(f)はともにT面に取付けたものを示しています。U面の場合図面は対称となります。
カッコ寸法はパナソニックモータを示します。ご注文の際、インデキシングドライブのコード番号のほか、減速比をお知らせください。なお、インダクションモータの詳細についてはオリエンタルモータ(またはパナソニック)のカタログをご参照ください。
減速比によりモータ全長が短くなります。

ギヤヘッドを直結した場合のトルク(N・m)

表3.8D-5

許容トルク	回転数 rpm														
	200	120	100	60	50	30	20	15	10	6	5	3	2	1.5	1
50Hz減速比	7.5	12.5	15	25	30	50	75	100	150	250	300	500	750	1000	1500
60Hz減速比	9	15	18	30	36	60	90	120	180	300	360	600	900	1200	1800
許容トルク	41K25GN-A	1.2	1.9	2.3	3.5	4.2	6.3	8.0	8.0	8.0	6.0	6.0	8.0	8.0	8.0
	M81A25G4L	0.98	1.57	1.96	3.14	3.82	6.37	7.84	7.84	7.84	7.84	7.84	7.84	7.84	7.84

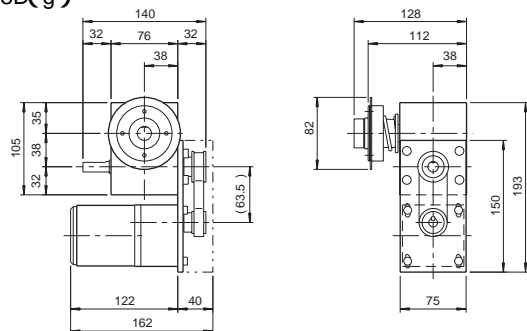
太文字は中間ギヤヘッドを直結した値。

(1N・m 0.102kgf・m)

回転数はモータの同期回転数(50Hz:1500rpm、60Hz:1800rpm)を基準に、減速比で割って計算しています。

オプションを装着した例(OPUS3)

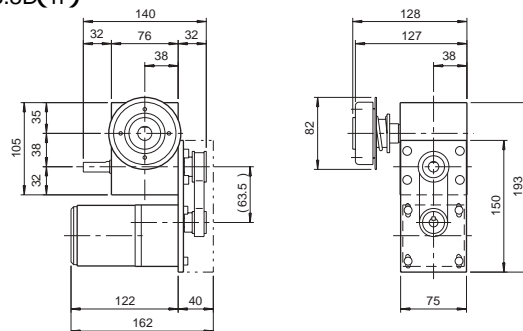
3.8D(g)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 10187R - LM3VW 1
 トルクリミッタ 5 TF - 030 C
 モータ装着コード 3IK15GN-A - 120 - 1

図3.8D-9

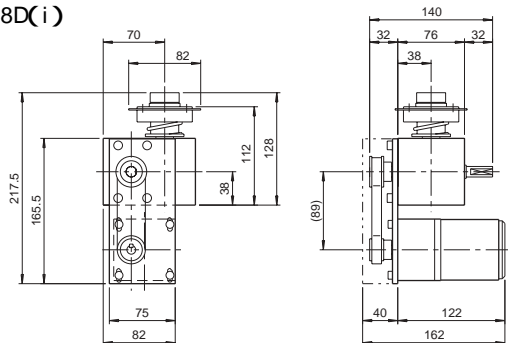
3.8D(h)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 08097L - LM3VW 1
 トルクリミッタ 5 TC - 030 C
 モータ装着コード 3IK15GN-A - 100 - 1

図3.8D-11

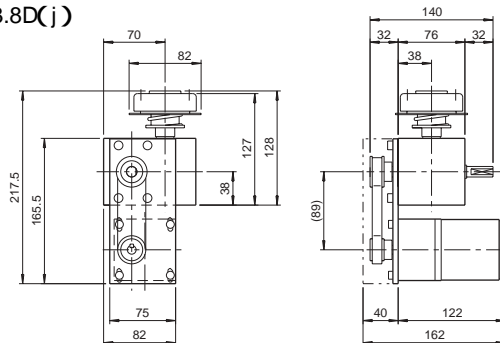
3.8D(i)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 06187R - LM3RS 5
 トルクリミッタ 5 TF - 100 C
 モータ装着コード 3IK15GN-A - 75 - 2

図3.8D-10

3.8D(j)

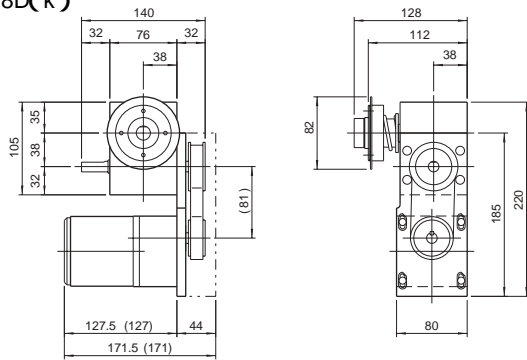


製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 03187R - LM3RS 5
 トルクリミッタ 5 TC - 060 C
 モータ装着コード 3IK15GN-A - 25 - 2

図3.8D-12

オプションを装着した例(OPUS3)

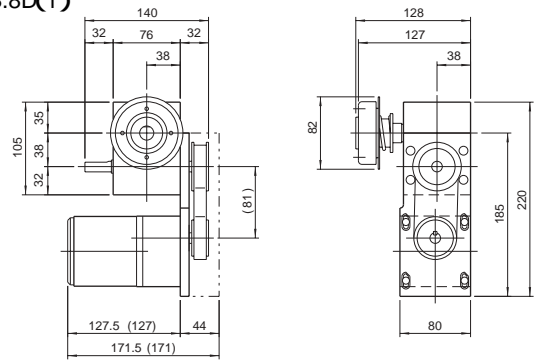
3.8D(k)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 03277R - LM3VW 1
 トルクリミッタ 5 TF - 060 C
 モータ装着コード 4IK25GN-A - 120 - 1

図3.8D-13

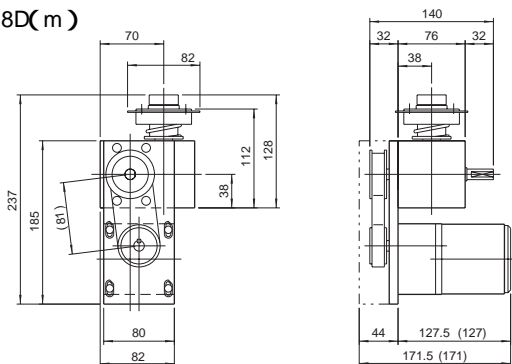
3.8D(l)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 10277L - LM3VW 1
 トルクリミッタ 5 TC - 030 C
 モータ装着コード 4IK25GN-A - 60 - 1

図3.8D-15

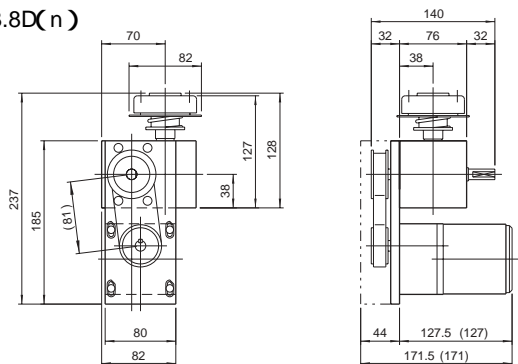
3.8D(m)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 05277R - LM3RS 5
 トルクリミッタ 5 TF - 060 C
 モータ装着コード 4IK25GN-A - 30 - 2

図3.8D-14

3.8D(n)



製品コード例)
 インデキシングドライブ 3.8D - 06097R - LM3RS 5
 トルクリミッタ 5 TC - 100 C
 モータ装着コード 4IK25GN-A - 75 - 2

図3.8D-16