

選定依頼書

アーム駆動

ご希望の製品 ●ご希望のない場合は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

ご希望モーター(複数可)

- αSTEP**
 ステッピングモーター
 サーボモーター
 電動アクチュエータ
 ブラシレスモーター
 ACモーター
 その他

ご希望コントローラ

- 当社コントローラ
 他社PLC、シーケンサ等の位置決め機能を使用する
 不明

他社製品をご希望の場合は、メーカー名と製品名をご記入ください。

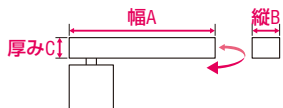
メーカー名: 製品名:

駆動機構の仕様 ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

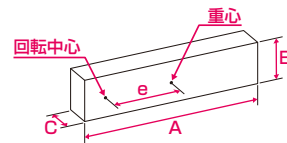
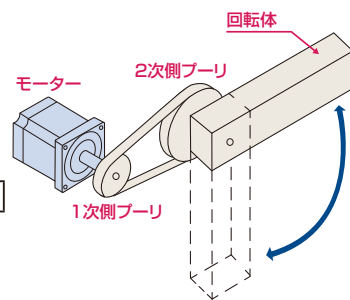
回転体の寸法について

- 幅 A = mm
- 縦 B = mm
- 偏心量 e = mm
- 回転体の厚み C = mm
- 回転体の質量または材質 m = kg または材質 →
- 機構の姿勢

- 水平面内での回転



- 垂直面内での回転

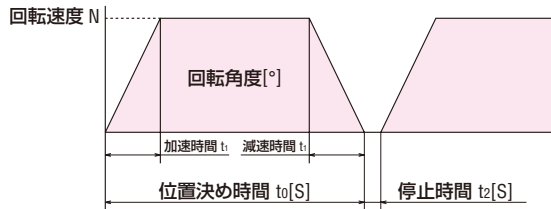


連結ベルトプーリまたはギヤを使用する場合はご記入ください。直結の場合は不要です。

- 1次側プーリの直径と質量 D_{P1} = mm m_{P1} = kg
 ●質量が不明の場合は幅と材質をご記入ください。→ L_{P1} = mm 材質:
- 2次側プーリの直径と質量 D_{P2} = mm m_{P2} = kg
 ●質量が不明の場合は幅と材質をご記入ください。→ L_{P2} = mm 材質:

運転条件 ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

- 1回当たりの回転角度 °
- 位置決め時間 t_0 = s
- 加速・減速時間の希望がある場合 t_1 = s
- 停止時間 t_2 = s
- 回転速度の希望がある場合 N = ~ r/min
- 停止精度の希望がある場合 ± °
- 電源電圧 相 V、 Hz
- 電源OFF後の保持力の必要性 必要 不要



■その他

- ご用途、装置名

--
- ご使用予定台数

台

- ご購入予定時期

年	月
---	---
- ご購入先(販売店名).....

--
- その他(ご要望、連絡事項、上記項目に書ききれなかったことなど)