

選定依頼書

ラック・ピニオン

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 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。

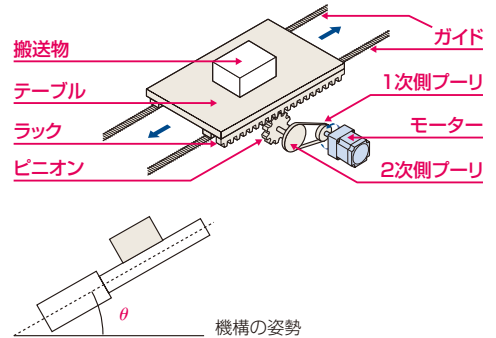
メーカー名： 製品名：

移動形式

- ピニオン側固定のラック移動タイプ ラック側固定のピニオン移動タイプ(モーター移動タイプ)

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。

- 搬送物とテーブルの総質量 m_1 = kg
- ガイドの摩擦係数 μ =
- ラック質量 m_3 = kg
- ピニオンのピッチ円径 D_P = mm
- ピニオンの質量 M_P = kg
- ピニオンの幅(厚み) L_P = mm
- ピニオンの材質 材質：
- 機構の傾斜角度 θ = 度
- テーブルに加わる力(外力) F_A = N

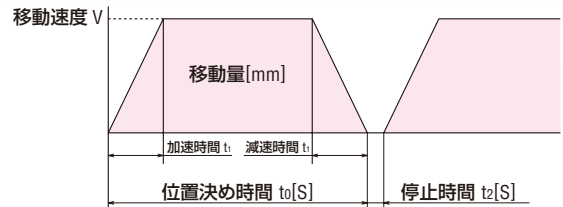


連結ベルトプーリまたはギヤを使用する場合はご記入ください。直結の場合は不要です。

- 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：
- 電動スライダの選定については、専用の用紙をご利用ください。

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回当たりの移動量 mm
- 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
- 移動速度の希望がある場合 V = mm/s
- 停止精度の希望がある場合 ± mm
- 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)