

インデックステーブル駆動の機構仕様例

ワークの直径	$D_w = 20$ [mm]
ワークの質量	$M_w = 0.1$ [kg]
ワークの数量	$N = 4$ [個]
インデックステーブルの直径	$D_T = 200 \times 10^{-3}$ [m] (200 [mm])
インデックステーブルの厚さ ※	$L_T = 7$ [mm]
インデックステーブルの材質 ※	アルミ (密度 $\rho = 2.8 \times 10^3$ [kg/m ³])
テーブルの中心から ワークの中心までの距離	$l = 40$ [mm]
位置決め角度	$\theta = 10$ [°]
要求分解能	$\Delta \theta = 0.1$ [° /step]
位置決め時間	$t_0 = 0.4$ [s] 以内
加速時間	$t_1 = 0.1$ [s] 以内
起動パルス速度	$f_1 = 0$ [Hz]
外部減速比	$i = 1$ (減速機構なし)
外力	$F_A = 0$ [N]
重力加速度	$g = 9.807$ [m/s ²]

※ インデックステーブルの質量がわかる場合は、厚さおよび材質の確認は不要です。