

**STEP 1 要求仕様チェック** Checking the required specifications

機械製作において、基本となる要求事項を整理する。  
Confirm your desired specifications that are based on manufacturing machines.

- ① 仕事 → 物体の移動に必要な力・移動量・タクトタイムを確認する。  
Work Check the transfer load, distance and takt time of the workpiece.
- ② スペース → 機械またはユニットにおける幅(W)、高さ(H)、奥行(D)を確認する。  
Space Confirm the machine or unit size (width, height and depth).
- ③ 周辺環境 → 温度、湿度、雰囲気などの条件を確認する。  
Surroundings Check the temperature, humidity and environmental conditions.
- ④ その他 → 上記以外の制約を確認する(耐用年数、寿命など)。  
Others Check other conditions (durability, unit service life, etc.).

**STEP 2 動力伝達機構の決定** Selecting the transmission method

動力発生源(油圧、空圧、電動、エンジンなど)を検討し、効率の良い機構を決定する。要求精度に対して、機構、制御の両方で満足するかを確認する。

Decide on an efficient driver such as hydraulics, pneumatics, electric drive, engine etc. Confirm the structure and the control suited for achieving the required accuracy.

**STEP 3 駆動源選定 (モータの場合)** Selecting the driver (in case of motor)

**トルク Torque**

モータ容量(出力)と減速機構の有無、及び減速比が決定したらモータトルク曲線と回転数から発生トルクを算出して下さい。モーターメーカー資料がない場合は下記の一般的な計算式によって計算して下さい。

Calculate the generated torque by motor torque line and RPM when you set the motor capacity, with or without reduction gear, and its reduction rate. If there is no manufacturer's information for the motor, then please use the standard formula below.

$$T_C = \frac{9550 \cdot P}{N} (R)$$

TC:発生トルク [N・m] Generated torque  
R:減速比逆数 (減速機出力軸取付の場合のみ) Reverse number of reduction gear (only for output shaft of reduction gear)  
P:モーター容量 [kW] Motor capacity  
N:回転速度 [min<sup>-1</sup>] Rotation speed

下記の負荷条件による係数:K を決定し、カップリングに加わる補正トルク:Ti を求めて下さい。

Calculate the adjusted torque to coupling Ti referring to the load condition table below.

$$T_i = T_c \times K$$

負荷の性質 Characteristics of load		K
変動一定 Stable	モータの定格トルクの60%以下で使用の場合 Under 60% of motor rated torque.	1.0
変動小 Minimum changes	回転制御になる穏やかな軌道停止の場合 Gently controlled rotation.	1.5-2
変動中 Medium changes	加減速に要する時間が長く反転駆動が少ない場合 Acceleration/deceleration time is long and reverse motion is not frequent.	2-3
慣性大 Large inertia	急激な加減速や正逆転の頻度が高い場合 Rapid rotation speed changes with reversing.	3-5

**Point** サーボモータの場合は一般的に定格トルク×300%を最大トルクとして考慮しますが、最近ではサーボアンプの性能向上により400%~450%で駆動できる製品もありますのでサーボモータ最大トルクの1.5倍を目安に設計して下さい。

Generally standard torque×300% is the maximum torque with servo motor. Recently there are servo motors with 400%~450% drive depending on specifications, therefore design the products with 1.5 times the maximum torque.

カップリング入力トルク  $T_i$  < カップリング最大許容トルク  
Input torque amount of coupling < Maximum allowable torque capacity

サーボモータ基準 カップリング簡易選定表  
Coupling easy selection table based on servo motor.

モータ出力 Motor power	代表的な軸径 Common shaft diameter	定格トルク Basic torque	瞬間最大トルク Maximum torque	アイセルカップリング型式 ISEL coupling type		
				アルミディスク Aluminum disk	スチールディスク Steel disk	リジッド Rigid
0.05	8	0.16	0.48	ACS(D)-19A		N
0.1	8	0.32	0.95	ACS(D)-27A		N
0.2	14	0.64	1.9	ACS(D)-34A		N/J-53-58-63
0.4	14	1.30	3.8	ACS(D)-39A		N/J-53-58-63
0.5	24	1.59	4.77	ACS(D)-56A		N/J-58-63-68
0.5	24	2.39	7.16	ACS(D)-56A		N/J-58-63-68
0.75	19	2.40	7.2	ACS(D)-44A		N/J-53-58-63
0.75	22	3.58	10.7	ACS(D)-56A		N/J-53-58-63
0.85	24	8.12	24.4	AHS-65A		N/J-58-63-68
1	24	3.18	9.55	ACS(D)-56A		N/J-58-63-68
1	24	4.78	14.4	ACS(D)-56A		N/J-58-63-68
1.2	35	11.50	34.4		AHS(D)-65	JK/JKW/J-68-73-78
1.5	24	4.78	14.3	ACS(D)-56A		J-58-63-68
1.5	28	7.16	21.6		AHS(D)-65	JK/JKW/J-63-68-73
2	24	6.37	15.9	ACS(D)-56A		J-58-63-68
2	35	9.55	28.5		AHS(D)-65	JK/JKW/J-68-73-78
3	35	28.60	85.9		AHS(D)-87	JK/JKW/J-68-73-78
3.5	28	11.10	27.9		AHS(D)-65	JK/JKW/J-63-68-73
3.5	35	16.70	50.1		AHS(D)-65	JK/JKW/J-68-73-78
5	28	15.90	39.7		AHS(D)-65	JK/JKW/J-63-68-73
5	35	23.90	71.6		AHS(D)-87	JK/JKW/J-68-73-78
7	35	33.40	100		AHS(D)-87	JK/JKW/J-68-73-78
11	42	52.5	158		AHS(D)-100	J-73-78
15	55	71.6	215		AHS(D)-100	

※サーボモータスペックは一般的な数値であり、詳細は各メーカーのカタログを参照して下さい。

※Refer to each manufacturer's catalog for servo motor specification details.

**ステッピング、エンコーダ カップリング選定**

Coupling selection for stepping and encoder motor.

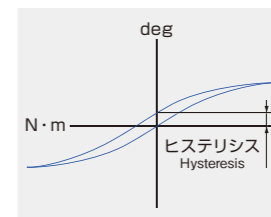
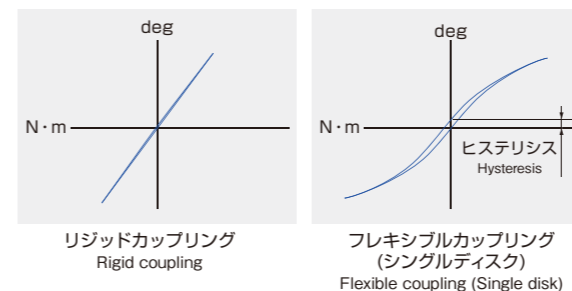
タイプ Type	モータ軸径 Motor shaft diameter	カップリング型式 Coupling series	カップリングタイプ Coupling type
標準 Standard	φ4-14	ACシリーズ Series	ディスク(アルミ) Aluminum disk
ギヤード Geared	φ5-18	ACシリーズ Series	ディスク(アルミ) Aluminum disk

**STEP 4 特性・性能確認** Checking characteristics and specifications

**繰返精度 Repetition accuracy**

サーボモータによる送りねじを用いた位置決めやアームなどによるロボットハンドなどカップリングのねじり剛性やヒステリシスが繰返精度に影響してきますので、要求位置決め精度によってカップリングを選定して下さい。

Torsional stiffness and hysteresis affect repetition accuracy of robot hand with servo motor feeding screw. Select the coupling depending on positioning accuracy.



フレキシブルカップリング (ダブルディスク)  
Flexible coupling (Double disk)

**ねじり剛性、ヒステリシス** Torsional stiffness and hysteresis

リジッド > シングルディスク > ダブルディスク > オルダム  
Rigid > Single disk > Double disk > Oldham



**慣性モーメント** Moment of inertia

サーボモータで位置決めスピードを左右するのは、軸換算の等価慣性モーメントであり、同軸上に配置されるカップリングの影響度は大きいので、できるだけ慣性モーメントの小さいカップリングを選定することで速度アップやモータ容量を小さくできるメリットがあります。

Selecting the small coupling has the advantage of more speed up and decreases the motor power by locating the coupling on the same line, which has an effect on servo motor positioning speed.

**慣性モーメント (鋼)** Moment of inertia (Steel)

ダブルディスク > シングルディスク > リジッド  
Double disk > Single disk > Rigid



**軸 Shaft**

**① 軸のはめあい公差と表面粗さ**

Shaft fit tolerance and surface roughness.

シリーズ Series	軸のはめあい公差 Shaft fit tolerance		表面粗さ Surface roughness
	推奨 Recommended	限度 Limit	
AC AHS AHD AHT AS AD AL E N JK&JKW MJ	h6	h7	Ra1.6

