For servo motor ABLE REDUCER







ABLEREDUCER

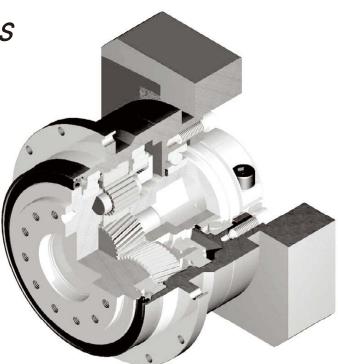
VRT series

特徴

Features

同芯軸 Coaxial shaft

VRT series



高精度

バックラッシは3分以下、精密な位置決めに威力を 発揮

高剛性・高トルク

総ころ形軸受を採用し、剛性・トルクを大幅にアップ

高荷重容量

主軸受にテーパローラベアリングを採用し、 高荷重容量を実現 ※サイズ 047・064・090 はボールベアリングを採用

アダプタ・ブッシング方式

世界中のモータに取付可能

グリース漏れ無し

高粘度で分離しにくいグリースを採用し、 万全の漏油対策を実施

メンテナンスフリー

製品寿命内はグリース交換不要 取付姿勢も自由自在

High precision

Standard backlash is 3 arc-min, ideal for precision control.

High rigidity & torque

High rigidity & high torque were achived by uncaged needle roller bearings.

High load capacity

Adopting taper roller bearing for the main output shaft to increase radial and axial load. ※ Frame size 047 • 064 • 090 adopt ball bearing.

Adapter-bushing connection

Can be attached to any motor all over the world.

No grease leakage

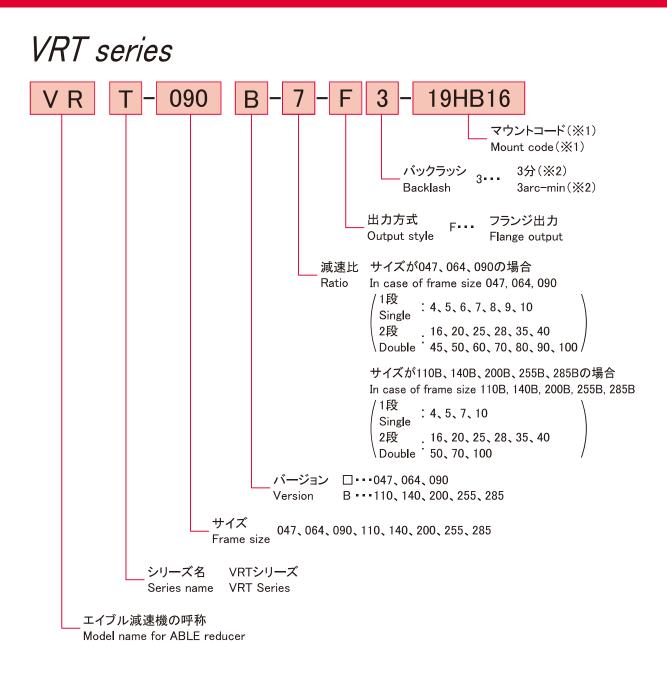
Perfect solution using high viscosity anti-separation grease.

Maintenance-free

No need to replace the grease for the life of the unit. Can be attached in any position.

エイブル減速機

ABLEREDUCER



※1 マウントコード

マウントコードは取付けモータによって決まります。 ホームページ上の選定ツールにて確認できます。 不明な場合はお問い合わせください。

※2 サイズ047の2段のみ、5arc-min

〔モータとの締付け方式について〕

- モータ軸は、キー溝なしストレート軸での取付けと なります。
- モータ軸がキー溝付の場合は、キーを取外して取付けください。
- ・モータ軸がDカットの場合はお問い合わせください。

※1 Mount code

Mount code varies depending on the motor. Please refer to reducer selection tool or contact us for more information.

%2 Only for frame size 047 of double reduction, 5 arc-min

[Mounting style to the motor]

- Motor output shaft is the smooth shaft without keyway.
- If the motor output shaft is with the keyway, remove the key from the shaft.
- $\hfill \hfill \hfill$

VRT-04	17		※ 1	※ 2	※ 3	※ 4	₩5	※ 6	※ 7
サイズ	段数	減速比	許容平均	許容最大	非常時最大	許容平均	許容最高	許容	許容
_			トルク	トルク	_ トルク	入力回転数	入力回転数	ラジアル荷重	スラスト荷重
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted radial load	Permitted axial load
size			output torque	output torque [Nm]	stop torque [Nm]	input speed	input speed		
			[Nm]			[rpm]	[rpm]	[N]	
		4	9	18	35	4000	8000	270	300
		5	9	18	35	4000	8000	300	330
	1段	6	9	18	35	4000	8000	310	360
	Single	7	9	18	35	4000	8000	330	390
	Single	8	9	18	35	4000	8000	350	410
		9	6	12	30	4000	8000	360	430
		10	6	12	30	4000	8000	370	450
		16	9	18	35	4000	8000	440	550
		20	9	18	35	4000	8000	470	550
047		25	9	18	35	4000	8000	510	550
047		28	9	18	35	4000	8000	530	550
		35	9	18	35	4000	8000	570	550
	0.57	40	9	18	35	4000	8000	590	550
	2段 Double	45	6	12	30	4000	8000	620	550
	Double	50	9	18	35	4000	8000	640	550
		60	9	18	35	4000	8000	680	550
		70	9	18	35	4000	8000	710	550
		80	9	18	35	4000	8000	750	550
		90	6	12	30	4000	8000	780	550
		100	6	12	30	4000	8000	800	550
			※ 8	※ 9	※ 10				

			×8	× 9	× 10		
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 8)$	of inertia $(\leq \phi 14)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	1100	550		0.052	0.090
		5	1100	550		0.043	0.081
	1段	6	1100	550		0.038	0.077
	Single	7	1100	550	0.7	0.036	0.074
		8	1100	550		0.034	0.072
		9	1100	550		0.033	0.071
		10	1100	550		0.032	0.071
		16	1100	550		0.039	-
		20	1100	550		0.035	-
047		25	1100	550		0.034	-
047		28	1100	550		0.038	-
		35	1100	550		0.034	-
	2段	40	1100	550		0.030	-
	Double	45	1100	550	0.8	0.034	-
	Double	50	1100	550		0.030	-
		60	1100	550		0.030	_
		70	1100	550		0.030	-
		80	1100	550		0.030	-
		90	1100	550		0.030	-
		100	1100	550]	0.030	-

※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値

※2 起動・停止時に許容する最大値

- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
- ※7 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- % 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.
- % 2 The maximum torque when starting and stopping.
- st 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- ※ 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- % 6 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- % 7 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- % 10 The weight may vary slightly model to model.



VR'	C series
同芯軸	Coaxial shaft

VRT-06	5 4		N 4				NY 5		N /7
	77		<u>※1</u>	<u>※2</u>	<u>**3</u>	×4	<u>×5</u>	×6	×7
サイズ	段数	減速比	許 容 平均 ト ルク	許容最大 トルク	非常時最大 トルク	許容平均 入力回転数	許容最高 入力回転数	許容 ラジアル荷重	許容 スラスト荷重
Frame			Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	バカ回転数 Maximum	フラブル1可里 Permitted	ヘノヘド何 里 Permitted
size	Stage	Ratio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
		4	27	50	100	3000	6000	370	360
		5	27	50	100	3000	6000	400	390
	4 F.T.	6	27	50	100	3000	6000	420	430
	1段 Single	7	27	50	100	3000	6000	440	460
	Single	8	27	50	100	3000	6000	460	480
		9	18	35	80	3000	6000	480	510
		10	18	35	80	3000	6000	500	530
		16	27	50	100	3000	6000	580	650
		20	27	50	100	3000	6000	630	720
064		25	27	50	100	3000	6000	680	750
004		28	27	50	100	3000	6000	700	750
		35	27	50	100	3000	6000	760	750
	2段	40	27	50	100	3000	6000	790	750
	∠₽ <u>₹</u> Double	45	18	35	80	3000	6000	820	750
	Double	50	27	50	100	3000	6000	850	750
		60	27	50	100	3000	6000	910	750
		70	27	50	100	3000	6000	400 390 420 430 440 460 460 480 480 510 500 530 580 650 630 720 680 750 700 750 760 750 820 750 850 750	750
		80	27	50	100	3000	6000	1000	750
		90	18	35	80	3000	6000	1000	750
		100	18	35	80	3000	6000	1100	750
			×8	※ 9	×10				

			**8	×9	×10			
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 8)$	of inertia $(\leq \phi 14)$	of inertia $(\leq \phi 19)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	1500	750		0.13	0.21	0.4
		5	1500	750		0.10	0.18	0.4
	1段	6	1500	750		0.085	0.17	0.4
	Single	7	1500	750	1.4	0.075	0.15	0.4
	Olingie	8	1500	750		0.068	0.15	0.4
		9	1500	750		0.064	0.14	0.4
_		10	1500	750		0.062	0.14	0.4
		16	1500	750		0.059	0.14	_
		20	1500	750		0.055	0.14	_
064		25	1500	750		0.054	0.13	_
001		28	1500	750		0.056	0.14	-
		35	1500	750		0.053	0.13	_
	2段	40	1500	750		0.049	0.13	_
	Double	45	1500	750	1.6	0.053	0.13	_
	Double	50	1500	750		0.049	0.13	-
		60	1500	750		0.049	0.13	
		70	1500	750		0.049	0.13	
		80	1500	750		0.049	0.13	
		90	1500	750		0.049	0.13	_
		100	1500	750		0.049	0.13	-

※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値

※2 起動・停止時に許容する最大値

- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※ 4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
- ※ 7 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- ※ 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.
- % 2 The maximum torque when starting and stopping.
- ※ 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- ※ 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- % 6 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- % 7 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
 - % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- times 10 The weight may vary slightly model to model.

ABLEREDUCER

同芯軸 Coaxial shaft VRT series

/RT-09	90		※ 1	※ 2	*3	※ 4	※ 5	※ 6	※ 7
サイズ	段数	減速比	許容平均	許容最大	非常時最大	許容平均	許容最高	許容	許容
917	权奴	减迷比	トルク	トルク	トルク	入力回転数	入力回転数	ラジアル荷重	スラスト荷重
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted
size	Otago	T tu cio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
		4	75	125	250	3000	6000	720	620
		5	75	125	250	3000	6000	780	680
	1段	6	75	125	250	3000	6000	830	740
	Single	7	75	125	250	3000	6000	870	790
	omgio	8	75	125	250	3000	6000	910	830
		9	50	80	200	3000	6000	950	880
		10	50	80	200	3000	6000	980	920
		16	75	125	250	3000	6000	1200	1100
		20	75	125	250	3000	6000	1200	1200
090		25	75	125	250	3000	6000	1300	1400
090		28	75	125	250	3000	6000	1400	1400
		35	75	125	250	3000	6000	1500	1600
	or 17.	40	75	125	250	3000	6000	1600	1700
	2段	45	50	80	200	3000	6000	1600	1700
Doul	Double	50	75	125	250	3000	6000	1700	1700
	60	60	75	125	250	3000	6000	1800	1700
		70	75	125	250	3000	6000	1900	1700
		80	75	125	250	3000	6000	2000	1700
		90	50	80	200	3000	6000	2000	1700
		100	50	80	200	3000	6000	2100	1700
		1	×8	※ 9	×10				1
エノブ	印光	減速比	許容最大	許容最大	壬旦	慣性モーメント	慣性モーメント	慣性モーメント	慣性モーメン
サイズ	段数	减迷比	ラジアル荷重	スラスト荷重	重量	Moment	Moment	Moment	Moment
Frame	Stage	Ratio	Maximum	Maximum	Weight	of inertia	of inertia	of inertia	of inertia
size	Juage	Natio	radial load	axial load		$(\leq \phi 8)$	$(\leq \phi 14)$	$(\leq \phi 19)$	$(\leq \phi 28)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	3300	1700		-	0.77	1.2	2.9
		5	3300	1700	_	-	0.58	1.0	2.9
	1段	6	3300	1700		-	0.48	0.94	2.8
	Single	7	3300	1700	3.6	-	0.41	0.88	2.8
	Olligio	8	3300	1700		_	0.37	0.84	2.8
		9	3300	1700		_	0.35	0.81	2.8
		10	3300	1700		-	0.33	0.80	2.8
		16	3300	1700		0.16	0.31	0.75	-
		20	3300	1700		0.14	0.29	0.73	-
090		25	3300	1700	1	0.13	0.28	0.72	-
090		28	3300	1700	1	0.14	0.30	0.73	-
		25	2200	1700	1	0.12	0.20	0.72	_

me	Stage	Ratio	Maximum	Maximum	Weight	of inertia	of inertia	of inertia	of inertia
ze	otage	Natio	radia load	axial load		$(\leq \phi 8)$	$(\leq \phi 14)$	$(\leq \phi 19)$	$(\leq \phi 28)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	3300	1700		-	0.77	1.2	2.9
		5	3300	1700		_	0.58	1.0	2.9
	1段	6	3300	1700		-	0.48	0.94	2.8
	Single	7	3300	1700	3.6	-	0.41	0.88	2.8
	oingle	8	3300	1700		-	0.37	0.84	2.8
		9	3300	1700		-	0.35	0.81	2.8
		10	3300	1700		-	0.33	0.80	2.8
		16	3300	1700		0.16	0.31	0.75	_
		20	3300	1700		0.14	0.29	0.73	_
90		25	3300	1700		0.13	0.28	0.72	_
		28	3300	1700		0.14	0.30	0.73	_
		35	3300	1700		0.13	0.28	0.72	_
	2段	40	3300	1700		0.10	0.25	0.70	_
	∠ ۶ ی Double	45	3300	1700	4	0.12	0.27	0.71	_
	Double	50	3300	1700		0.10	0.25	0.70	-
		60	3300	1700		0.099	0.25	0.70	-
		70	3300	1700		0.098	0.25	0.69	-
		80	3300	1700		0.098	0.25	0.69	-
		90	3300	1700	1	0.098	0.25	0.69	-
		100	3300	1700		0.098	0.25	0.69	-

※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値

※2 起動・停止時に許容する最大値

※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)

- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
- ※7 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値 (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

% 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.

% 2 The maximum torque when starting and stopping.

- % 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- × 4 The maximum average input speed.

% 5 The maximum momentary input speed.

- % 6 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- $\,\,\%\,$ 7 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- % 10 The weight may vary slightly model to model.

VRT-1	INR								
	UD		×1	※ 2	Ж3	×4	※ 5	≫6	Ж7
サイズ	段数	減速比	許容平均	許容最大	非常時最大	許容平均	許容最高	許容	許容
2.124	122	"AAL 20	トルク	トルク	トルク	入力回転数	入力回転数	ラジアル荷重	スラスト荷重
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted
size	Stage	Tatio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
		4	120	330	625	3000	6000	4700	3200
	1段	5	180	330	625	3000	6000	5000	3400
	Single	7	180	330	625	3000	6000	5600	3800
	Ungie	10	120	225	500	3000	6000	6200	4200
		16	180	330	625	3000	6000	7100	4800
		20	180	330	625	3000	6000	7600	5200
110B		25	180	330	625	3000	6000	8200	5500
	o FЉ	28	180	330	625	3000	6000	8500	5700
	2段 Double	35	180	330	625	3000	6000	9000	6100
	Double	40	180	330	625	3000	6000	9400	6400
		50	180	330	625	3000	6000	10000	6800
		70	180	330	625	3000	6000	11000	7500
		100	120	225	500	3000	6000	12000	8400
			× 8	× 9	×10				

			×8	×9	×10				
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 14)$	of inertia $(\leq \phi 19)$	of inertia $(\leq \phi 28)$	of inertia $(\leq \phi 38)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	12000	8800		-	3,1	5.1	13
	1段	5	12000	8800	7,8	-	2.3	4.3	12
	Single	7	12000	8800	/.0	-	1.5	3.5	11
		10	12000	8800		-	1.1	3.1	11
		16	12000	8800		1.0	1.5	3.4	-
		20	12000	8800		0.8	1.2	3 <u>.</u> 1	-
110B		25	12000	8800		0.7	1.2	3.1	-
	2段	28	12000	8800		0.9	1.4	3.3	-
	zғ ی Double	35	12000	8800	8.6	0.7	1.1	3.1	-
	Double	40	12000	8800		0.4	0.8	2.8	-
		50	12000	8800		0.4	0.8	2.8	-
		70	12000	8800		0.4	0.8	2.7	-
		100	12000	8800		0.4	0.8	2.7	-

- ※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- ※2 起動・停止時に許容する最大値
- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき) ※7 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- $\,\,\times\,$ 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours. $\,\,\times\,$ 2 The maximum torque when starting and stopping.
- 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- × 4 The maximum average input speed
- % 5 The maximum momentary input speed.
- % 6 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours.
 - (Applied to the output flange, at axial load 0)
- %~7~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- $\%\,10$ The weight may vary slightly model to model.

ABLEREDUCER

/RT-14	<i>10B</i>		※ 1	※ 2	*3	**4	※ 5	*6	※ 7
サイズ	段数	減速比	許容平均 トルク	許容最大 トルク	非常時最大 トルク	許容平均 入力回転数	許容最高 入力回転数	許容 ラジアル荷重	許容 スラスト荷重
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted
size	Otage	Ratio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
		4	240	700	1250	2000	4000	8000	5600
	1段	5	360	700	1250	2000	4000	8500	6000
	Single	7	360	700	1250	2000	4000	9400	6700
		10	240	470	1000	2000	4000	10000	7400
		16	360	700	1250	2000	4000	12000	8500
		20	360	700	1250	2000	4000	13000	9100
140B		25	360	700	1250	2000	4000	14000	9800
	2段	28	360	700	1250	2000	4000	14000	10000
	∠₽ੲ Double	35	360	700	1250	2000	4000	15000	11000
	Double	40	360	700	1250	2000	4000	16000	11000
		50	360	700	1250	2000	4000	17000	12000
		70	360	700	1250	2000	4000	19000	13000
		100	240	470	1000	2000	4000	19000	14000
			× 9	×0	×10				

			×8	×9	× 10				
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 19)$	of inertia $(\leq \phi 28)$	of inertia $(\leq \phi 38)$	of inertia $(\leq \phi 48)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	19000	14000		-	11	19	41
	1段	5	19000	14000	15	-	8.4	16	38
	Single	7	19000	14000	15	-	5.4	13	35
		10	19000	14000		-	4.1	12	34
		16	19000	14000		3.8	5.8	13	-
		20	19000	14000		2.6	4.6	12	-
140B		25	19000	14000		2.5	4.5	12	-
	2段	28	19000	14000		3.4	5.4	13	-
	∠₽₹ Double	35	19000	14000	17	2.4	4.4	12	-
	Double	40	19000	14000		1.2	3.1	11	-
		50	19000	14000]	1.1	3.1	11	-
		70	19000	14000	1	1.1	3.1	11	-
		100	19000	14000		1.1	3.1	11	_

- ※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- ※2 起動・停止時に許容する最大値
- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※ 4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
 ※7許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
 (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- (軸心に作用、フングル何里かりの)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.
- \times 2 The maximum torque when starting and stopping.
- % 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- % 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- %~6~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- %~7~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- % 10 The weight may vary slightly model to model.



VRT-20	סחר								
<u>v π i - 20</u>	D		×1	※ 2	₩3	×4	※ 5	₩6	Ж7
サイズ	段数	減速比	許容平均 トルク	許容最大 トルク	非常時最大 トルク	許容平均 入力回転数	許容最高 入力回転数	許容 ラジアル荷重	許容 スラスト荷重
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted
size	Otage	Tatio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
		4	750	1400	2750	1500	3000	18000	12000
	1段	5	750	1400	2750	1500	3000	19000	13000
	Single	7	750	1400	2750	1500	3000	21000	14000
	Olingie	10	500	970	2200	1500	3000	23000	16000
		16	750	1400	2750	1500	3000	27000	18000
		20	750	1400	2750	1500	3000	28000	19000
200B		25	750	1400	2750	1500	3000	30000	21000
	o FJL	28	750	1400	2750	1500	3000	31000	21000
	2段 Double	35	750	1400	2750	1500	3000	34000	23000
	Double	40	750	1400	2750	1500	3000	35000	24000
		50	750	1400	2750	1500	3000	37000	25000
		70	750	1400	2750	1500	3000	40000	28000
		100	500	970	2200	1500	3000	40000	30000
			×8	×9	×10				

			×8	×9	× 10				
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 28)$	of inertia $(\leq \phi 38)$	of inertia $(\leq \phi 48)$	of inertia $(\leq \phi 65)$
0120			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	40000	30000		-	54	76	140
	1段	5	40000	30000	42	-	39	61	120
	Single	7	40000	30000	42	-	25	47	110
		10	40000	30000		-	18	40	100
		16	40000	30000		13	21	43	-
		20	40000	30000		9.4	17	39	-
200B		25	40000	30000		8.8	16	38	-
	0 FTL	28	40000	30000		11	19	41	-
	2段 Double	35	40000	30000	43	8.2	16	38	-
	Double	40	40000	30000		4.4	12	34	-
		50	40000	30000		4.2	12	34	-
		70	40000	30000		4.1	12	12 34	
		100	40000	30000		4.0	12	34	-

- ※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- ※2 起動・停止時に許容する最大値
- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき) ※7 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- \times 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours. % 2 The maximum torque when starting and stopping.
- st 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- % 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- % 6 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- % 7 With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- $\%\,10$ The weight may vary slightly model to model.

ABLEREDUCER

1	/RT-25	550								
	/π/-20	UD		※ 1	×2	Ж3	₩4	※ 5	×6	※ 7
	サイズ	段数	減速比	許容平均	許容最大	非常時最大	許容平均	許容最高	許容	許容
	_			トルク	トルク	トルク	入力回転数	入力回転数	ラジアル荷重	スラスト荷重
	Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted
	size			output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load
				[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]
			4	2400	3700	8000	1000	2000	31000	22000
		1段	5	2400	3700	8000	1000	2000	33000	24000
		Single	7	2400	3700	8000	1000	2000	36000	26000
			10	1600	2600	6000	1000	2000	40000	29000
			16	2400	3700	8000	1000	2000	46000	34000
			20	2400	3700	8000	1000	2000	49000	36000
	255B		25	2400	3700	8000	1000	2000	53000	38000
		2段	28	2400	3700	8000	1000	2000	55000	40000
		∠₽ੲ Double	35	2400	3700	8000	1000	2000	59000	42000
		Double	40	2400	3700	8000	1000	2000	61000	44000
			50	2400	3700	8000	1000	2000	64000	47000
			70	2400	3700	8000	1000	2000	64000	48000
			100	1600	1800	6000	1000	2000	64000	48000
				×8	×9	×10				

			×0	~9	×10		
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 48)$	of inertia $(\leq \phi 65)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	64000	48000		-	200
	1段	5	64000	48000	84	-	170
	Single	7	64000	48000	04	-	130
		10	64000	48000		-	110
255B		16	64000	48000		64	-
2000		20	64000	48000		53	-
		25	64000	48000		51	-
	2段	28	64000	48000		59	-
	∠₽x Double	35	64000	48000	89	50	-
	Double	40	64000	48000		38	-
		50	64000	48000		38	-
		70	64000	48000		37	-
		100	64000	48000		37	-

- ※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- ※2 起動・停止時に許容する最大値
- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6許容平均入力回転数の時、寿命2000時間となる値 (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
 ※7許容平均入力回転数の時、寿命2000時間となる値
- ※ / 計谷十均入力回転数の時、昇前20000時間となる (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- $\,\,\%\,$ 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.
- $\,$ 2 The maximum torque when starting and stopping.
- % 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- % 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- %~6~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- %~7~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- $\%\,10$ The weight may vary slightly model to model.



同芯軸 Coaxial shaft VRT series

VRT-28	?5R			240								
111 20			<u> </u>	<u> </u>	*3	<u>×4</u>	<u> </u>	<u>×6</u>	<u>×7</u>			
サイズ	段数	減速比	許容平均	許容最大	非常時最大	許容平均	許容最高	許容	許容			
2412	+2 32	顺达上口	トルク	トルク	トルク	入力回転数	入力回転数	ラジアル荷重	スラスト荷重			
Frame	Stage	Ratio	Nominal	Maximum	Emergency	Nominal	Maximum	Permitted	Permitted			
size	Otage	Tatio	output torque	output torque	stop torque	input speed	input speed	radial load	axial load			
			[Nm]	[Nm]	[Nm]	[rpm]	[rpm]	[N]	[N]			
		4	3300	5300	12000	1000	2000	40000	34000			
	1段	5	3300	5300	12000	1000	2000	42000	36000			
	Single 7 3300 5300 12000 1000 2000 47000 4											
		10	2200	3700	10000	1000	2000	52000	45000			
		16	2750	5300	12000	1000	2000	60000	51000			
		20	3300	5300	12000	1000	2000	64000	55000			
285B		25	3300	5300	12000	1000	2000	69000	59000			
	2段	28	3300	5300	12000	1000	2000	71000	61000			
	Z₽ Double	35	3300	5300	12000	1000	2000	76000	64000			
	Double	40	3300	5300	12000	1000	2000	79000	64000			
		50	3300	5300	12000	1000	2000	85000	64000			
		70	3300	5300	12000	1000 2000		86000	64000			
		100	2200	2500	10000	1000	2000	86000	64000			
			×8	※ 9	×10							

			×.0	~ 9	×10		
サイズ	段数	減速比	許容最大 ラジアル荷重	許容最大 スラスト荷重	重量	慣性モーメント Moment	慣性モーメント Moment
Frame size	Stage	Ratio	Maximum radial load	Maximum axial load	Weight	of inertia $(\leq \phi 48)$	of inertia $(\leq \phi 65)$
			[N]	[N]	[kg]	[kgcm ²]	[kgcm ²]
		4	86000	64000		-	300
	1段	5	86000	64000	110	-	230
	Single	7	86000	64000	110	-	160
		10	86000	64000		-	130
		16	86000	64000		69	-
		20	86000	64000		56	-
285B		25	86000	64000		54	-
	2段	28	86000	64000		61	-
	ZFX Double	35	86000	64000	120	51	-
	Double	40	86000	64000	ſ	39	-
		50	86000	64000		38	-
		70	86000	64000		38	-
		100	86000	64000		37	_

- ※1 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- ※2 起動・停止時に許容する最大値
- ※3 衝撃等が作用した時に許容する最大値(頻度は1000回まで)
- ※4 運転中の平均入力回転数の許容最大値
- ※ 5 連続運転ではない条件下での許容最高入力回転数
- ※6 許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
- (出力フランジ面に作用、スラスト荷重が0のとき)
 ※7許容平均入力回転数の時、寿命20000時間となる値
 (軸芯に作用、ラジアル荷重が0のとき)
- ※8 ラジアル荷重の許容最大値
- ※9 スラスト荷重の許容最大値
- ※10 減速比及び入力軸寸法により若干異なります

- % 1 With nominal input speed, service life is 20,000 hours.
- % 2 The maximum torque when starting and stopping.
- st 3 The maximum torque when it receives shock. (up to 1,000 times)
- % 4 The maximum average input speed.
- % 5 The maximum momentary input speed.
- %~6~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output flange, at axial load 0)
- %~7~ With this load and nominal input speed, service life will be 20,000 hours. (Applied to the output side bearing, at radial load 0)
- % 8 The maximum radial load the reducer can accept.
- % 9 The maximum axial load the reducer can accept.
- $\%\,10$ The weight may vary slightly model to model.



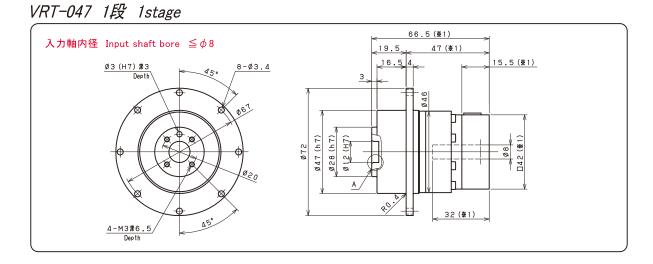
MEMO

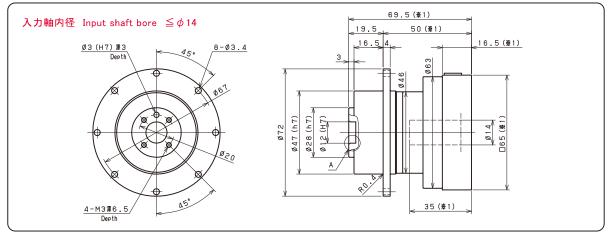


同芯軸 _{Coaxial shaft} VRT series

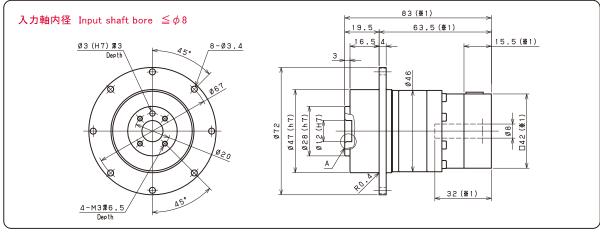
エイブル減速機

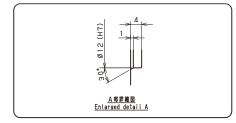
ABLEREDUCER





VRT-047 2段 2stage

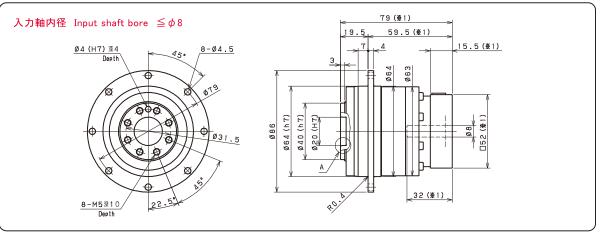


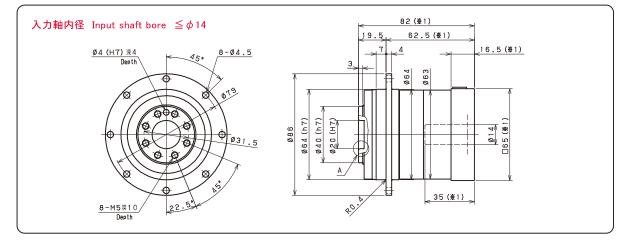


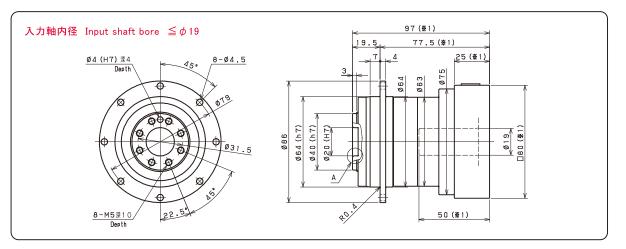
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

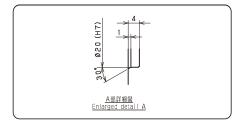


VRT-064 1段 1stage



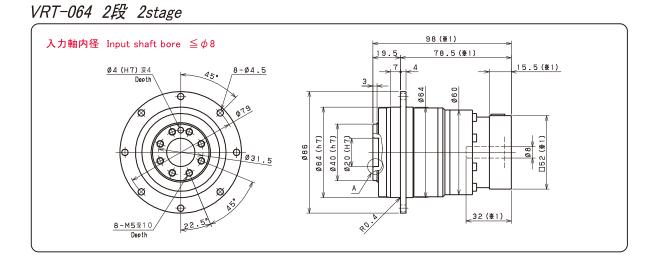


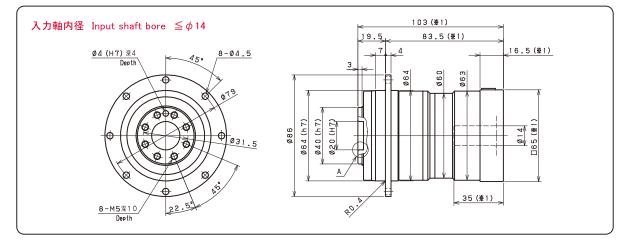


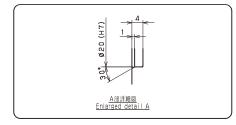


- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- $\,\%\,1\,$ Length will vary depending on motor.
- $\,\, \ensuremath{\overset{\scriptstyle <}{_{\scriptstyle\sim}}}\, 2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.









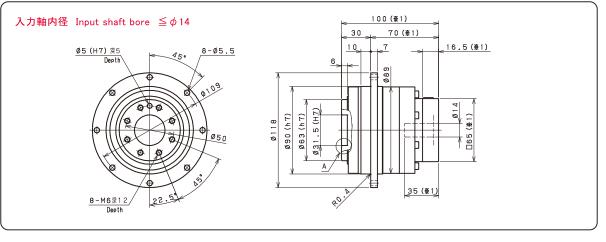
※1 取付けモータにより変化する場合があります

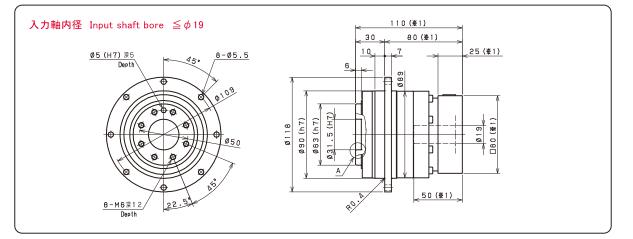
※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、

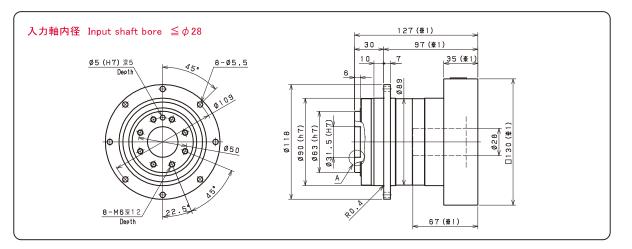
- ブッシングが挿入されます
- ※1 Length will vary depending on motor.
- %2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

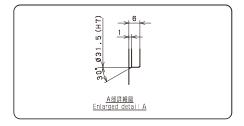


VRT-090 1段 1stage







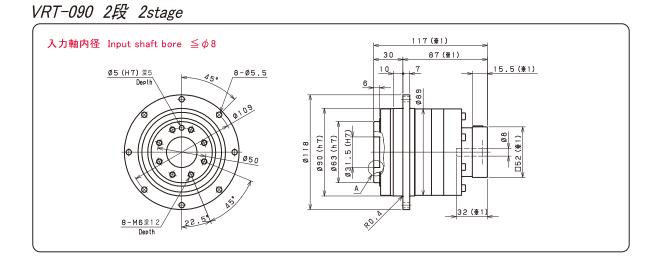


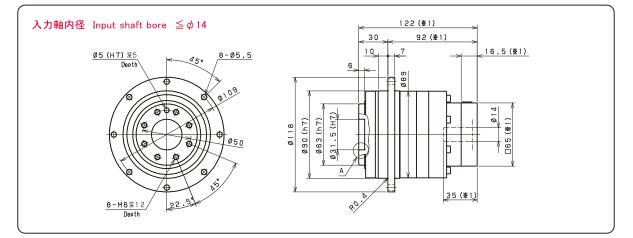
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、
 - 、2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は ブッシングが挿入されます
- $\,\%\,1\,$ Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

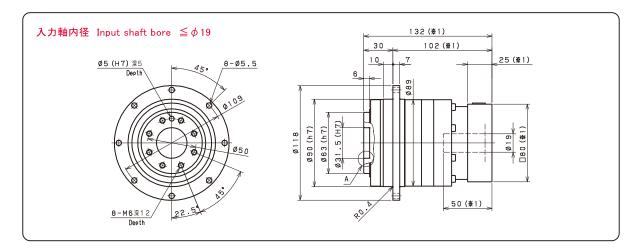


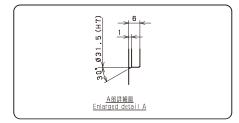
エイブル減速機

ABLEREDUCER





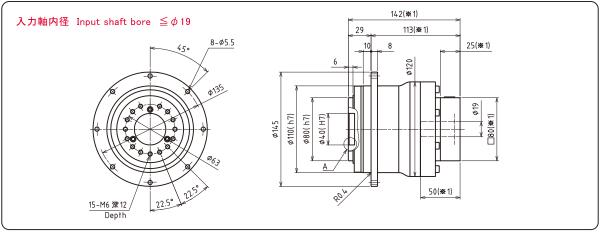


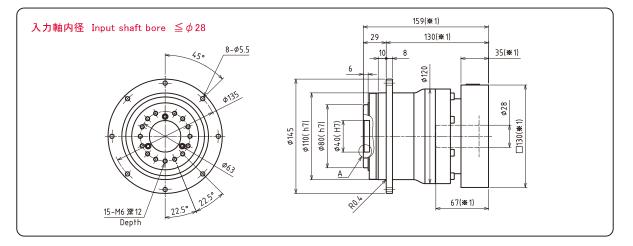


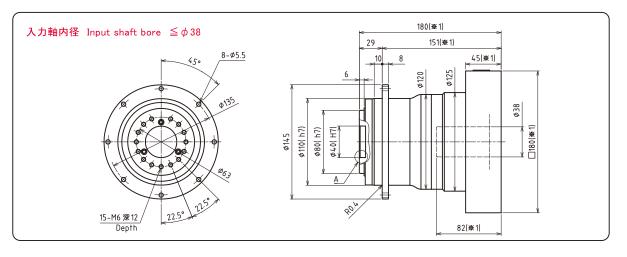
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

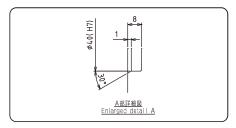


VRT-110B 1段 1stage









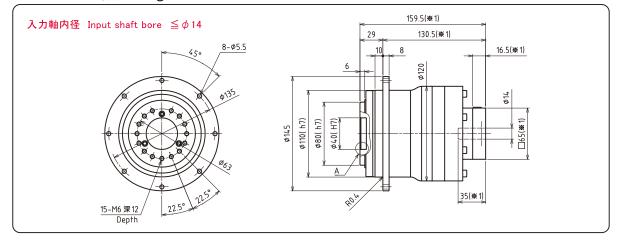
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

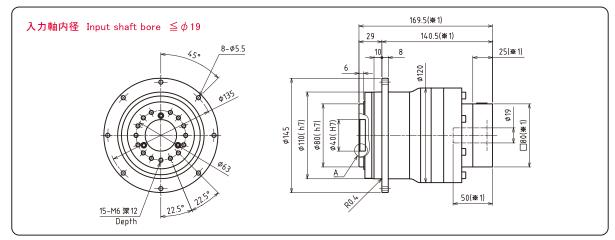


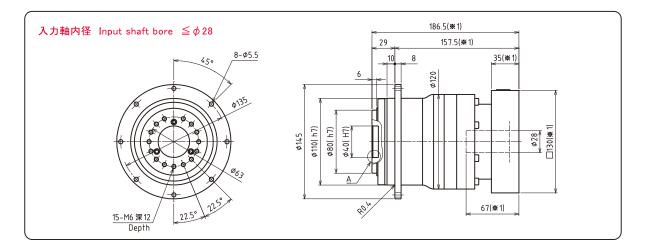
エイブル減速機

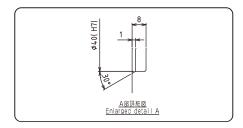
ABLEREDUCER

VRT-110B 2段 2stage





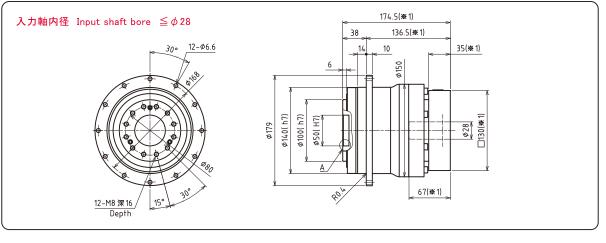


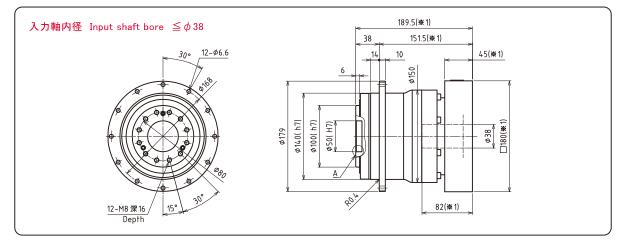


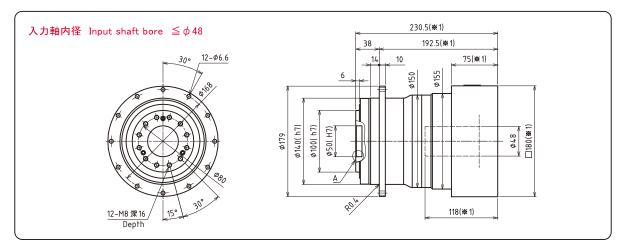
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

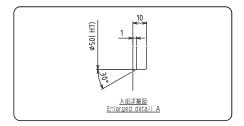


VRT-140B 1段 1stage









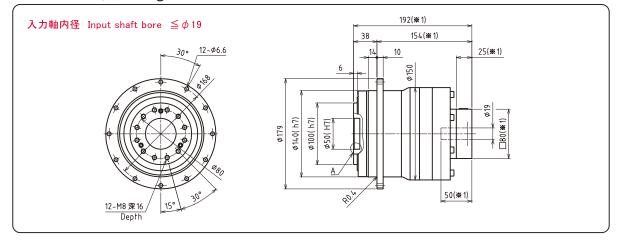
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

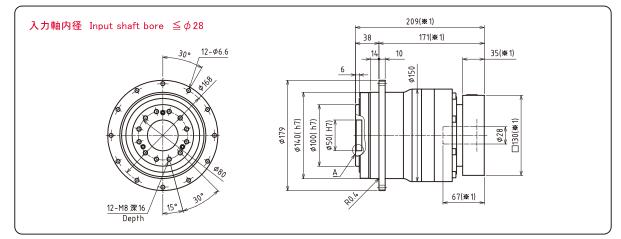


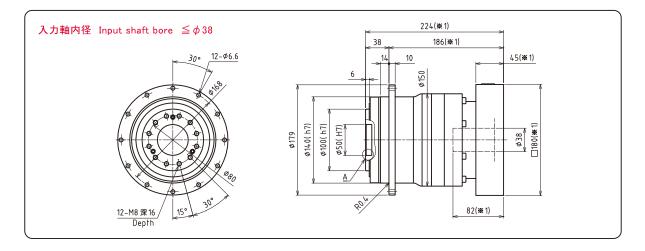
エイブル減速機

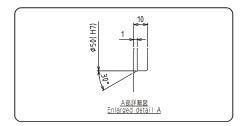
ABLEREDUCER

VRT-140B 2段 2stage





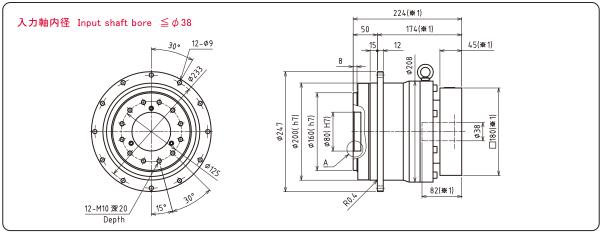


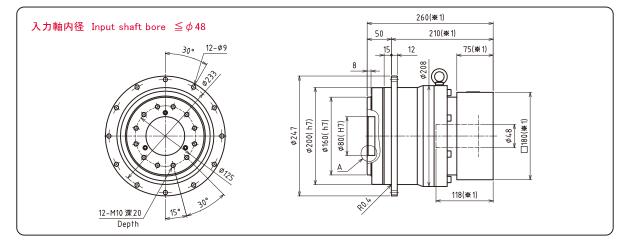


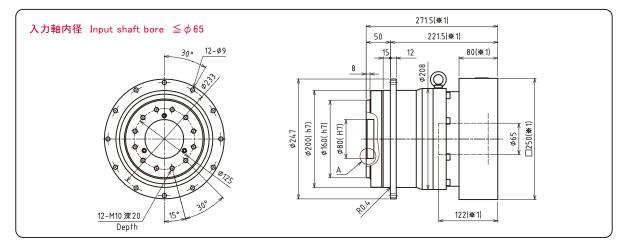
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- %2~ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

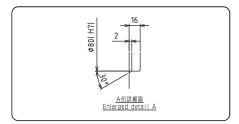


VRT-200B 1段 1stage









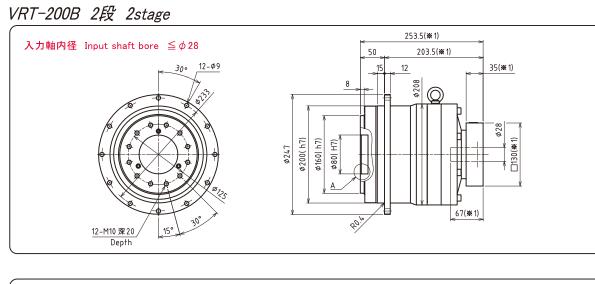
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

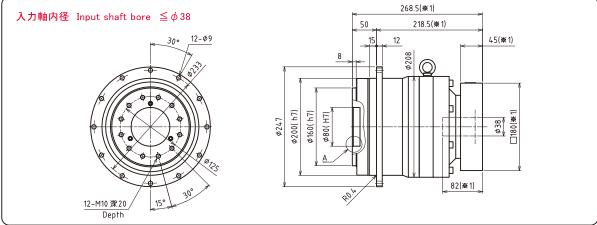


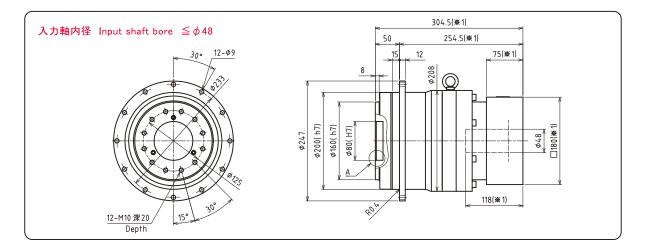
同芯軸 _{Coaxial shaft} VRT series

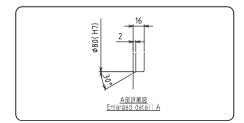
エイブル減速機

ABLEREDUCER





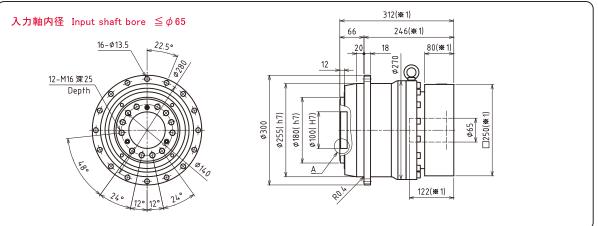




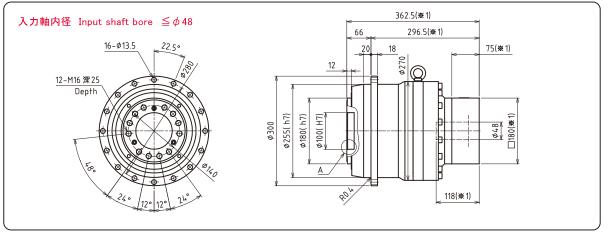
- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、 ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.
- $\,\%2\,$ Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

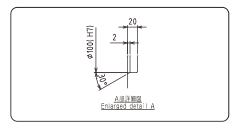


VRT-255B 1段 1stage



VRT-255B 2段 2stage





※1 取付けモータにより変化する場合があります

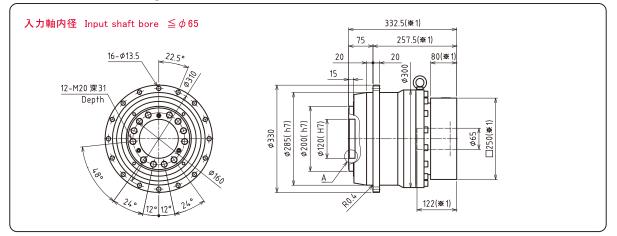
※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、

- ブッシングが挿入されます
- ※1 Length will vary depending on motor.
- %2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

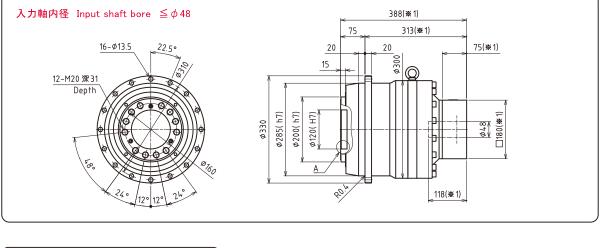


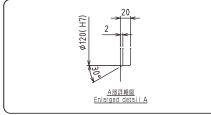
同芯軸 Coaxial shaft VRT series

VRT-285B 1段 1stage

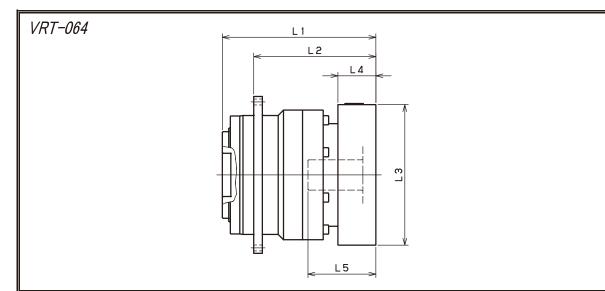


VRT-285B 2段 2stage





- ※1 取付けモータにより変化する場合があります
- ※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、
 - ブッシングが挿入されます
- %1 Length will vary depending on motor.%2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.



型式	**:アダプタ記号		1	段 Sing	le			2	段 Dout	ole	
Model number	**:Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	AA·AC·AD·AF·AG	79	59.5	□52	15.5	32	98	78.5		15.5	32
VRT-064-□-□-8**	AB•AE•AH•AJ•AK	84	64.5	□52	20.5	37	103	83.5	□52	20.5	37
〔 入力軸内径 ≤ φ 8 〕	BA•BB•BD•BE	79	59.5	□60	15.5	32	98	78.5	□60	15.5	32
$\begin{bmatrix} 7 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\$	BC•BF	84	64.5	□60	20.5	37	103	83.5	□60	20.5	37
- input online boro	CA	84	64.5	□70	20.5	37	103	83.5	□70	20.5	37
	BA•BB•BD•BE•BF•BG•BJ•BK	82	62.5	□65	16.5	35	103	83.5	□65	16.5	35
	BC•BH•BM	87	67.5	□65	21.5	40	108	88.5	□65	21.5	40
	BL	92	72.5	□65	26.5	45	113	93.5	□65	26.5	45
	CA	82	62.5	□70	16.5	35	103	83.5	□70	16.5	35
VRT-064-0-0-14**	CB	87	67.5	□70	21.5	40	108	88.5	□70	21.5	40
	DA·DB·DC·DD·DF·DH	82	62.5	□80	16.5	35	103	83.5	□80	16.5	35
	DE	87	67.5	□80	21.5	40	108	88.5	□80	21.5	40
C input shart bore	DG	92	72.5	□80	26.5	45	113	93.5	□80	26.5	45
	EA·EB·EC	82	62.5	□90	16.5	35	103	83.5	□90	16.5	35
	ED	92	72.5	□90	26.5	45	113	93.5	□90	26.5	45
	FA	82	62.5	□100	16.5	35	103	83.5	□100	16.5	35
	GA	82	62.5	□115	16.5	35	103	83.5	□115	16.5	35
	DA·DB·DC	97	77.5	□80	25	50					
	DD	107	87.5	□80	35	60					
	DE	102	82.5	□80	30	55					
	EA	102	82.5	□90	30	55					
VRT-064-□-□-19**	EB	97	77.5	□90	25	50					
	EC	107	87.5	□90	35	60					
	FA	97	77.5	□100	25	50					
$\left(\text{Input shaft bore}^{-\varphi} \right)$	FB	107	87.5	□100	35	60					
	GA•GC	102	82.5	□115	30	55					
	GB•GD	97	77.5	□115	25	50					
	HA	97	77.5	□130	25	50					
	HB	112	92.5	□130	40	65	\square				
	HC·HD·HE	102	82.5	□130	30	55					

※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

※2モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます

※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。

% 1 Single reduction : 1/4 ~ 1/10, Double reduction : 1/16 ~ 1/100.

st 2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

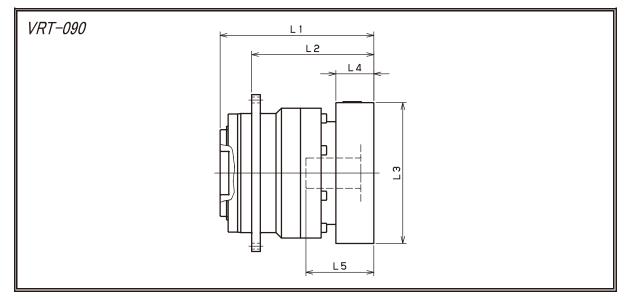
 $\%\,3$ The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.

同芯軸 _{Cbaxial shaft} VRT series



エイブル減速機

ABLEREDUCER



寸法一覧(アダプタ①) Dimensions (Adapter ①)

型式	**:アダプタ記号		1	段 Sing	le			2.	段 Doub	le	
Model number	**: Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	AA•AC•AD•AF•AG						117	87	□52	15.5	32
VRT-090-□-□-8**	AB•AE•AH•AJ•AK						122	92	□52	20.5	37
入力軸内径 ≤ Ø 8	BA•BB•BD•BE						117	87	□60	15.5	32
$\left[\begin{array}{c} \mathcal{N}\mathcal{I} \cong \varphi \\ \text{Input shaft bore} \end{array}\right]$	BC•BF						122	92	□60	20.5	37
s input online boro	CA						122	92	□70	20.5	37
	BA•BB•BD•BE•BF•BG•BJ•BK	100	70	□65	16.5	35	122	92	$\Box 65$	16.5	35
	BC·BH·BM	105	75	□65	21.5	40	127	97	□65	21.5	40
	BL	110	80	□65	26.5	45	132	102	□65	26.5	45
	CA	100	70	□70	16.5	35	122	92	□70	16.5	35
VRT-090-0-0-14**	СВ	105	75	□70	21.5	40	127	97	□70	21.5	40
	DA • DB • DC • DD • DF • DH	100	70	□80	16.5	35	122	92	□80	16.5	35
	DE	105	75	□80	21.5	40	127	97	□80	21.5	40
C input shart bore	DG	110	80	□80	26.5	45	132	102	□80	26.5	45
	EA•EB•EC	100	70	□90	16.5	35	122	92	□90	16.5	35
	ED	110	80	□90	26.5	45	132	102	□90	26.5	45
	FA	100	70	□100	16.5	35	122	92	□100	16.5	35
	GA	100	70	□115	16.5	35	122	92	□115	16.5	35
	DA·DB·DC	110	80	□80	25	50	132	102	□80	25	50
	DD	120	90	□80	35	60	142	112	□80	35	60
	DE	115	85	□80	30	55	137	107	□80	30	55
	EA	115	85	□90	30	55	137	107	□90	30	55
VRT-090-□-□-19**	EB	110	80	□90	25	50	132	102	□90	25	50
VR1-090-⊡-⊡-19**	EC	120	90	□90	35	60	142	112	□90	35	60
$\left(\begin{array}{c} \lambda 力軸内径\\ Input shaft bore \end{array} \le \phi 19 \right)$.	FA	110	80	□100	25	50	132	102	□100	25	50
$\left(\text{Input shaft bore}^{= \varphi + 0} \right)$	FB	120	90	□100	35	60	142	112	□100	35	60
	GA•GC	115	85	□115	30	55	137	107	□115	30	55
	GB•GD	110	80	□115	25	50	132	102	□115	25	50
	НА	110	80	□130	25	50	132	102	□130	25	50
	HB	125	95	□130	40	65	147	117	□130	40	65
	HC·HD·HE	115	85	□130	30	55	137	107	□130	30	55
	FA•FB•FC	127	97	□100	35	67	\square				
	GA•GB•GC•GD•GE•GF•GG	127	97	□115	35	67					
	HA•HC•HD	127	97	□130	35	67	\square				
VRT-090-0-28**	HB	137	107	□130	45	77					
	JA•JB•JC	127	97	□150	35	67					
$\left(\text{Input shaft bore}^{= \varphi^2 0} \right)$	KA•KB	127	97	□180	35	67					
	KD	137	107	□180	45	77					
	LA	127	97	□200	35	67					
	MA	127	97	□220	35	67					

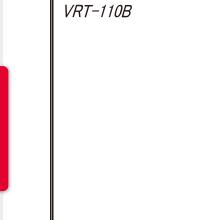
※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

% 1 Single reduction : 1/4 \sim 1/10, Double reduction : 1/16 \sim 1/100. % 2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

※2モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます

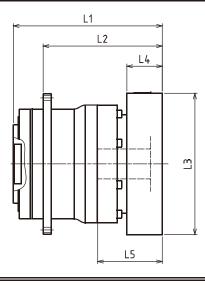
※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。

% 3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.



同芯軸 Coaxial shaft

VRT series



型式	**:アダプタ記号		1	段 Singl	e			2	段 Doub	le	
エス Model number	**: Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1		L3	L4	L5
	BA·BB·BD·BE·BF·BG·BJ·BK						159.5	130.5		16.5	35
	BC-BH-BM						164.5	135.5		21.5	40
	BL						169.5	140.5		26.5	45
	CA						159.5	130.5	□70	16.5	35
VRT-110B-□-□-14**	СВ						164.5	135.5	070	21.5	40
	DA · DB · DC · DD · DF · DH						159.5	130.5	□80	16.5	35
	DE						164.5	135.5	□80	21.5	40
LInput shaft bore	DG						169.5	140.5	□80	26.5	45
	EA•EB•EC						159.5	130.5	□90	16.5	35
	ED						169.5	140.5	□90	26.5	45
	FA						159.5	130.5	□100	16.5	35
	GA						159.5	130.5	□115	16.5	35
	DA·DB·DC	142	113	□80	25	50	169.5	140.5	□80	25	50
	DD	152	123	□80	35	60	179.5	150.5	□80	35	60
	DE	147	118	□80	30	55	174.5	145.5	□80	30	55
	EA	147	118	□90	30	55	174.5	145.5	□90	30	55
	EB	142	113	□90	25	50	169.5	140.5	□90	25	50
VRT-110B-🗆-🗆-19**	EC	152	123	□90	35	60	179.5	150.5	□90	35	60
〔 入力軸内径 ≦ φ 19〕	FA	142	113	□100	25	50	169.5	140.5	□100	25	50
Input shaft bore	FB	152	123	□100	35	60	179.5	150.5	□100	35	60
	GA•GC	147	118	□115	30	55	174.5	145.5	□115	30	55
	GB•GD	142	113	□115	25	50	169.5	140.5	□115	25	50
	HA	142	113	□130	25	50	169.5	140.5	□130	25	50
	HB	157	128	□130	40	65	184.5	155.5	□130	40	65
	HC•HD•HE	147	118	□130	30	55	174.5	145.5	□130	30	55
	FA•FB•FC	159	130	□100	35	67	186.5	157.5	□100	35	67
	GA·GB·GC·GD·GE·GF·GG	159	130	□115	35	67	186.5	157.5	□115	35	67
	HA·HC·HD	159	130	□130	35	67	186.5	157.5	□130	35	67
VRT-110B-D-D-28**	HB	169	140	□130	45	77	196.5	167.5	□130	45	77
入力軸内径 ≤ φ 28	JA-JB-JC	159	130	□150	35	67	186.5	157.5	□150	35	67
$\left(\text{Input shaft bore} = \varphi^2 \delta \right)$	KA•KB	159	130	□180	35	67	186.5	157.5	□180	35	67
	KD	169	140	□180	45	77	196.5	167.5	□180	45	77
	LA	159	130	□200	35	67	186.5	157.5	□200	35	67
	MA	159	130		35	67	186.5	157.5		35	67
	HA	180	151	□130	45	82					
	HB	175	146		40	77					
VRT-110B-🛛-🕄-38**	JA	180	151	□150	45	82					
	KA•KB•KC	180	151	□180	45	82					
	LA	180	151	□200	45	82					
C input shart bore	LB	190	161	□200	55	92				<u> </u>	
	MA-MB	180	151	□220	45	82					
	NA	180	151	□250	45	82					

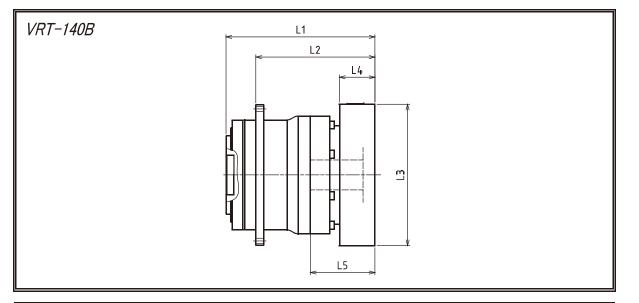
※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます ※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。 % 1 Single reduction : 1/4 \sim 1/10, Double reduction : 1/16 \sim 1/100. % 2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

認ください。 ※3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.

エイブル減速機 ABIERDUCER





型式	**:アダプタ記号		1	段 Singl	е			2	段 Doub	le	
Model number	**: Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	DA-DB-DC						192	154	□80	25	50
	DD						202	164	□80	35	60
	DE						197	159	□80	30	55
	EA						197	159	□90	30	55
	EB						192	154	□90	25	50
VRT-140B-🛛-🕄-19**	EC						202	164	□90	35	60
入力軸内径 ≤ φ 19	FA						192	154	□100	25	50
Input shaft bore	FB						202	164	□100	35	60
	GA-GC						197	159	□115	30	55
	GB•GD						192	154	□115	25	50
	HA						192	154	□130	25	50
	HB						207	169	□130	40	65
	HC·HD·HE						197	159	□130	30	55
	FA•FB•FC	174.5	136.5	□100	35	67	209	171	□100	35	67
	GA•GB•GC•GD•GE•GF•GG	174.5	136.5	□115	35	67	209	171	□115	35	67
	HA•HC•HD	174.5	136.5	□130	35	67	209	171	□130	35	67
VRT-140B-🗆-🗆-28**	HB	184.5	146.5	□130	45	77	219	181	□130	45	77
入力軸内径 ≤ φ 28	JA•JB•JC	174.5	136.5	□150	35	67	209	171	□150	35	67
Input shaft bore ψ_{20}	КА•КВ	174.5	136.5	□180	35	67	209	171	□180	35	67
	KD	184.5	146.5	□180	45	77	219	181	□180	45	77
	LA	174.5	136.5	□200	35	67	209	171	□200	35	67
	MA	174.5	136.5	□220	35	67	209	171	□220	35	67
	HA	189.5	151.5	□130	45	82	224	186	□130	45	82
	HB	184.5	146.5	□130	40	77	219	181	□130	40	77
VRT-140B-□-□-38**	JA	189.5	151.5	□150	45	82	224	186	□150	45	82
	KA•KB•KC	189.5	151.5	□180	45	82	224	186	□180	45	82
(入力軸内径 ≦ \$\phi 38\$)	LA	189.5	151.5	□200	45	82	224	186	□200	45	82
Input shaft bore	LB	199.5	161.5	□200	55	92	234	196	□200	55	92
	MA•MB	189.5	151.5	□220	45	82	224	186	□220	45	82
	NA	189.5	151.5	□250	45	82	224	186	250	45	82
	KB•KC	210.5	172.5	□180	55	98					
	КА	230.5	192.5	□180	75	118	\sim				
VRT-140B-□-□-48**	LA	210.5	172.5	□200	55	98	\sim				
入力軸内径 ≤ φ 48	MA	210.5	172.5	□220	55	98	\sim			\sim	
$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 &$	MB	230.5	192.5	□220	75	118					
	NA	230.5	192.5	□250	75	118	\sim				
	PA	230.5	192.5	280	75	118					

※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

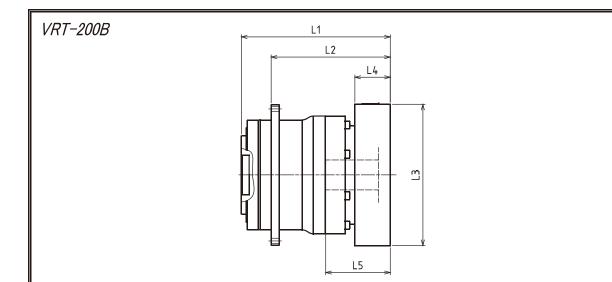
※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます

※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。

% 1 Single reduction : 1/4 ~ 1/10, Double reduction : 1/15 ~ 1/100.

times2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

% 3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.



and the				r1 01					rn		
型式	**:アダプタ記号			段 Singl					段 Doub	-	
Model number	**:Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	FA•FB•FC						253.5	203.5	□100	35	67
	GA•GB•GC•GD•GE•GF•GG						253.5	203.5		35	67
	HA•HC•HD						253.5	203.5	□130	35	67
VRT-200B-□-□-28**	HB						263.5	213.5	□130	45	77
(入力軸内径 ≤ φ 28)	JA•JB•JC						253.5	203.5	□150	35	67
Input shaft bore	KA•KB						253.5	203.5	□180	35	67
	KD						263.5	213.5	□180	45	77
	LA						253.5	203.5	□200	35	67
	MA						253.5	203.5	□220	35	67
	HA	224	174	□130	45	82	268.5	218.5	□130	45	82
	HB	219	169	□130	40	77	263.5	213.5	□130	40	77
VRT-200B-🛛-🕄-38**	JA	224	174	□150	45	82	268.5	218.5	□150	45	82
	KA•KB•KC	224	174	□180	45	82	268.5	218.5	□180	45	82
	LA	224	174	□200	45	82	268.5	218.5	200	45	82
(Input shaft bore ノ	LB	234	184	□200	55	92	278.5	228.5	□200	55	92
	MA•MB	224	174	□220	45	82	268.5	218.5	□220	45	82
	NA	224	174	□250	45	82	268.5	218.5	□250	45	82
	KB•KC	240	190	□180	55	98	284.5	234.5	□180	55	98
	КА	260	210	□180	75	118	304.5	254.5	□180	75	118
VRT-200B-□-□-48**	LA	240	190	□200	55	98	284.5	234.5	□200	55	98
入力軸内径 ≤ φ 48	MA	240	190	□220	55	98	284.5	234.5	□220	55	98
Input shaft bore φ_{48}	MB	260	210	□220	75	118	304.5	254.5	□220	75	118
	NA	260	210	□250	75	118	304.5	254.5	□250	75	118
	PA	260	210	□280	75	118	304.5	254.5	□280	75	118
	MA·MB·MC·MD	271.5	221.5	□220	80	122					
VRT-200B-🛛-🖛-65**	NA	271.5	221.5	□250	80	122					
入力軸内径 ≤ φ 65	PA	291.5	241.5	□280	100	142					
$\left(\begin{array}{c} \mathcal{N} \mathcal{D} \stackrel{\text{Herbit}}{=} \\ \mathcal{D} \stackrel{\text{Input shaft bore}}{=} \end{array} \right)$	PB	301.5	251.5	□280	110	152					
	QA	291.5	241.5	□320	100	142					

※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

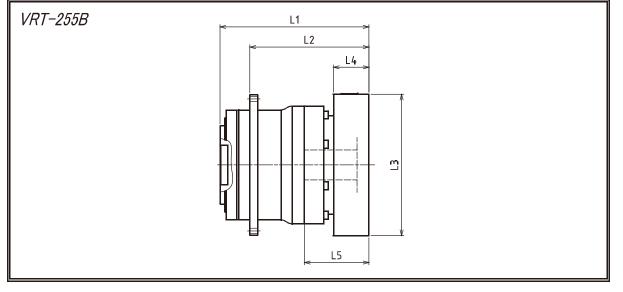
※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます ※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。 \times 1 Single reduction : 1/4 ~ 1/10, Double reduction : 1/16 ~ 1/100.

※2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

 $\overset{}_{\times}$ 3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.

同芯軸 _{Cbaxial shaft} VRT series





型式	**:アダプタ記号		1	段 Singl	е			2	段 Doub	le	
Model number	**:Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	KB•KC						342.5	276.5	□180	55	98
	КА						362.5	296.5	□180	75	118
VRT-255B-□-□-48**	LA						342.5	276.5	□200	55	98
入力軸内径 ≤ φ 48	MA						342.5	276.5	□220	55	98
Input shaft bore	MB						362.5	296.5	□220	75	118
	NA						362.5	296.5	□250	75	118
	PA						362.5	296.5	□280	75	118
	MA · MB · MC · MD	312	246	220	80	122					
VRT-255B-🗆-🗆-65**	NA	312	246	□250	80	122					
(入力軸内径 くみのう)	PA	332	266	□280	100	142					
$\left(\begin{array}{c} 入力軸内径 \leq \phi 65 \\ Input shaft bore \end{array} \right)$	PB	342	276	□280	110	152					
	QA	332	266	□320	100	142	\sim			\geq	

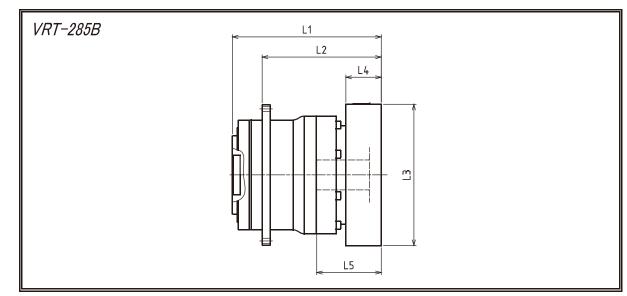
※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

※2モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます

※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。

%1 Single reduction : 1/4 \sim 1/10, Double reduction : 1/15 \sim 1/100, %2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft.

% 3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in the selection tool in our web site.



型式	**:アダプタ記号		1	段 Singl	е			2	段 Doub	le	
Model number	**:Adapter code	L1	L2	L3	L4	L5	L1	L2	L3	L4	L5
	KB•KC						368	293	□180	55	98
	КА						388	313	□180	75	118
VRT-285B-🗆-🗆-48**	LA						368	293	□200	55	98
	MA						368	293	□220	55	98
(入力軸内径 ≦	MB						388	313	□220	75	118
	NA						388	313	□250	75	118
	PA						388	313	□280	75	118
	MA·MB·MC·MD	332.5	257.5	□220	80	122					
VRT-285B-🛛-🗍-65**	NA	332.5	257.5	□250	80	122					
入力軸内径 ≤ φ 65	PA	352.5	277.5	□280	100	142					
Input shaft bore φ_{00}	PB	362.5	287.5	□280	110	152					
	QA	352.5	277.5	□320	100	142					

※11段減速:1/4~1/10、2段減速:1/16~1/100

※2 モータ軸径が入力軸径と異なる場合は、ブッシングが挿入されます ※3 アダプタは代表です。詳細については選定ツールでご確認ください。 %1 Single reduction : 1/4 \sim 1/10, Double reduction : 1/16 \sim 1/100. %2 Bushing will be inserted to adapt to motor shaft,

% 3 The adapter is only for example. Please select the suitable adapter in

the selection tool in our web site.

同芯軸 _{Cbaxial shaft} VRT series

Characteristics

		₩ 1	₩ 2	ж з		₩ 4
サイズ	段数	バックラッシ	ねじり剛性	無負荷 ランニングトルク	周囲温度	減速機許容 最高温度
Frame size	Stage	Backlash	Torsional rigidity	No load running torque	Ambient temperature	Permitted housing temperature
		[arc-min]	[Nm/arc-min]	[Nm]	[°C]	[°C]
VRT-047	1段 Single	3	2	0.03		
	2 段 Double	5		0.01		
VRS-060B	1段 Single	3	3	0.08		
VRT-064	2 段 Double	0		0.04		
VRS-075B	1段 Single	3	10	0.17		
VRT-090	2 段 Double	5		0.05		
VRS-100B	1 段 Single	- 3	31	0.77		
VRT-110B	2 段 Double			0.17		
	1段 Single	- 3	60	1.0	0-40	90
VRT-140B	2 段 Double			0.54		
VRS-180B VRT-200B	1段 Single	- 3	175	1.9		
	2 段 Double			1.3		
VRS-210B	1段 Single	- 3	400	1.5		
	2 段 Double	5	400	1.1		
VRS-240B VRT-255B	1段 Single	3	550	2.5		
	2 段 Double	3	550	1,0		
	1 段 Single	2	850	2.7		
VRT-285B	2 段 Double	3		0.6		

※1トルクーねじれ角度線図のゼロトルク部分

※2トルクーねじれ角度線図の直線(剛性)部分

※3入力側を許容平均入力回転速度、無負荷で回転させるときに必要 な入力側のトルク

減速比(1 段型): 1/10

減速比(2 段型):1/70

※4 減速機が耐えられる最高温度 連続運転の場合、負荷の大きさにより許容値を超える場合がある

ため強制冷却の準備が必要となります

% 1 Torque – part of the zero torque twist angle diagram

% 2 Torque – twist angle of the straight line diagram (stiffness) part % 3 Average allowable input rotational speed input side, the input side of

the torque required when rotating with no load Reduction ratio (single reduction): 1/10 Reduction ratio (double reduction): 1/70

% 4 The maximum temperature a reduction gear can withstand For continuous operation, it is necessary to prepare the forced cooling because it may exceed the allowable temperature depending on the size of the load



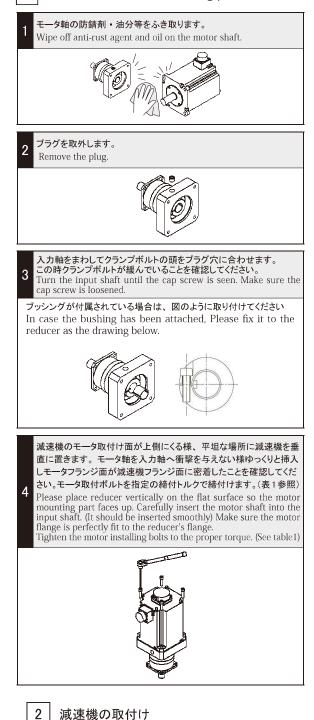
MEMO

取付方法(アダプタタイプ) Installation (Adapter type)



1

モータ取付手順 Mounting procedure to the motor



装置へ減速機を取付ける場合は、取付け面が平坦でかつバ リ等がないことを確認した上、ボルトにてトルクレンチ等を使っ て指定の締付トルクで締付けてください。(表 2、表 3 参照)

Reducer installation

After confirming the installation surface is flat and clean, tighten the bolt using a torque wrench to the proper torque. (See table2, table3)

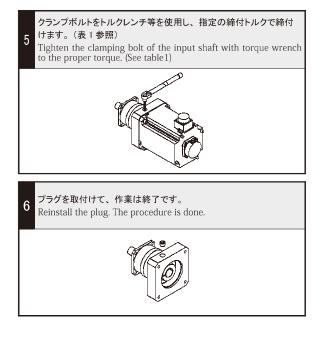


表 1 Table 1

ボルト	モータ取付ボルト		クランフ	パボルト	
サイズ	Motor installing bolts		Clampi	Clamping bolt	
Bolt size	N∎m	kgf∎m	N∎m	kgf∎m	
M3	1.1	0.11	1.9	0.18	
M4	2.5	0.26	4.3	0.44	
M5	5.1	0.52	8.7	0.89	
M6	8.7	0.89	15	1.5	
M8	21	2.1	36	3.7	
M10	42	4.3	71	7.2	
M12	72	7.3	125	13	
M16	134	14	-	-	

ボルト サイズ	締付トルク		
Bolt size	Tightening torque		
Doit Size	N∙m	kgf∎m	
M3	1.9	0.18	
M4	4.3	0.44	
M5	8.7	0.89	
M6	15	1.5	
M8	36	3.7	
M10	71	7.2	
M12	125	13	
M16	310	32	
M20	603	62	

表	3	Table	e 3	(VF	RSF	=]

ボノ	구	締付トルク		
サイ	バズ	Tightening torque		
Bolt	size	N∎m	kgf∎m	
M	5	5.8	0.6	
М	6	9.8	1.0	
М	8	19.6	2.0	
M	10	39.2	4.0	

※推奨ボルト:強度区分12.9以上 ※Recommended bolt:Strength 12.9

安全上のご注意 Safety Precautions

保管時のご注意

本製品を一時的に保管される場合は、 下記要領にて保管してください。

 ①清潔で乾燥した場所に保管してください。
 ②屋外や湿気のある場所に保管するときは、箱などに入れ直接、 雨水や外気にあたらないようにビニールシートなどで覆いを してください(結露や錆のでないように処置してください)。

■運転時の注意

■減速機が到着しましたら・・・

ご注文いただきました減速機型番と到着した減速機のメイバン 型式表示が同じか、ご確認ください。

減速機出入力軸は防錆剤が塗布してありますので、拭き取って ください。

- *入力軸のゴムキャップを外し、防錆剤を拭き取ってください。 *減速機には、潤滑油(グリース)を充填済みです。
- そのままご使用になれます。

■据付け、設置について

●雨や水が直接かかる場所でのご使用は避けてください。

- ・屋外や粉塵、水滴のかかる場所で使用される場合は、事前にご相談ください。
- ●周囲温度が、0℃~40℃の環境に設置してください。
 ・上記の範囲以外の温度でご使用の場合は、必ず弊社までご 相談ください。
- ●振動のない強固な据付け台にボルトなどで確実に固定してく ださい。
- ●保守、点検に便利なように設置をしてください。

■運転開始前の注意事項

- ●潤滑油は工場出荷時に規定量のグリースを充填していますので、到着後そのままご使用いただけます。
- ●初めて運転する場合は、出力軸の回転方向を確認の上、徐々に 負荷をかけてください。

■運転中の注意事項

- ●過負荷にならないように注意してください。
- ●入力回転速度は、規定以上の回転速度にならないようにして ください。
- ●次のような場合は、一旦運転を止めて点検してください。
 - ・急に温度が上がりはじめた
 - ・急に異常音が大きく出はじめた
 - ・急に回転速度が不安定になりはじめた

Cautions for storage

Whenever temporarily keeping the product, keep the following directions:

① Keep in a clean and dry place.

(2) Whenever storing outdoors or in a humid place, put in a box so that it does not directly contact rain or external air and cover with a vinyl sheet (Take a measure to prevent rust.).

Cautions for operation

When the reducer is delivered to you · · ·

When the product delivered, please confirm that you received the exact same model you have ordered.

Please wipe out the input and output shaft of the reducer which is covered by anti-corrosive oil.

- ※ Please remove the rubber cap on the input shaft before you wipe the shafts.
- * Lubricant (grease) is already filled in the reducer.

It is available as it is.

Fixation & installation

- Avoid use in a place where rain or water drops directly.
 In case of use outdoors or in a place where dust and water drops, consult in advance.
- Install at 0°C ~40°C of surrounding temperature.
 In case of use at temperature out of the above-mentioned range, contact the headquarters and consult on this.
- Firmly fix with a bolt onto a solid stand without vibration.
- Install in consideration of convenience in repair and inspection.

Cautions prior to starting the operation

- Reducer can be used soon after arrival, since it has already been filled out with lubrication.
- At initial operation, check the rotating direction of the output shaft and then gradually apply load.

Cautions during operation

- Avoid overload.
- Ensure that input speed shall not be the number of revolutions beyond the specification.
- In the following cases, stop the operation and check the following points:
 - If temperature sharply increases
 - If an abnormal noise appears sharply
 - · If the number of revolutions becomes unstable sharply

●保証規定について

- ・製品の保証対象地域は日本国内に限ります。
- ・保証範囲は納入製品単体のみです。

・以下の費用及び損害は保証の範囲に含まれません

- 1) 当製品に伴う輸送費
- 2) 当製品が他の装置等と連結または組み込まれている場合の当該装置等からの取外し、取付け、その他付帯する工事の費用
- 3) 当製品の故障により利用者に発生した使用機会の逸失、業務の中断等による間接的損害
- 4) その他一切の派生的または付随的損害

ABLEREDUCER

- ●これらの原因は次の事項が考えられますので、速やかに対処 するか弊社までご連絡ください。
 - ・過負荷状態になっていないか
 - ・潤滑油の不足、劣化または異種を使用していないか
 - ・軸受、ギヤ、伝動面に損傷はないか
 - ・相手機械との連結などの条件が悪くないか

■分解

●エイブル減速機は分解できない構造となっています。

■保証

●保証期間は製品納入後1年間となっております。

■潤滑油管理

- ●エイブル減速機は、全機種ともグリース潤滑密閉方式です。 工場出荷時に規定量のグリースを充填していますので、到着 後そのままご使用いただけます。
- ●グリースの交換はできません。
- ●常時0℃~ 40℃以外の周囲温度で使用される場合は、事前にご 照会ください。

■毎日の点検について

- ●運転中の減速機のケース温度が異常に高くないか。(周囲温度 + 50℃位までなら特に問題はありません)
- ●ベアリング、ギヤ部などに異常音はないか。
- ●減速機に異常な振動はないか。
 - *これらの異常現象が発生した場合は、直ちに運転を中止し て、弊社までご連絡ください。
- ●潤滑油の漏れている個所はないか。
 *油脂の漏れが発生した場合は、弊社までご連絡ください。
- * 個相の确れの先生した物合は、并住よくこと相てたさい。

■定期点検について

- ●無理な負荷状態、異常回転でないか。
- ●プーリ、スプロケット、減速機取付けボルトなどは緩んでいないか。
- ●電気系統に異常はないか。
- ●主要部品の点検と整備
- ※異常現象が発生した場合は、直ちに運転を中止して、弊社まで ご連絡ください。
- ●潤滑油の不具合
- ※油脂の漏れが発生した場合は、弊社までご連絡ください。

■廃棄方法

エイブル減速機を廃棄する場合は、部品を材質別に分類し法令・ 各自治体の条例などに従い、産業廃棄物として処理してください。

部品の材質は、次の4種類に分類できます。

- ①ゴム系部品:オイルシール、シートパッキン、ゴムキャップ、 モータフランジ側のベアリングに使用されているシール部
 ②アルミ系部品:モータフランジ、出力軸ホルダ
- ③グリース:部品に付着しているグリースは乾いた布などでふ
- きとり、油類として廃棄してください。
- ④鉄系部品:上記以外の部品

• These may be caused by the following matters, so rapidly respond to it or contact us.

· Is it under overload condition?

安全上のご注意 Safety Precautions

- Is lubricant insufficient or deteriorated, or is lubricant of other type used?
- · Is the axis, gear, and motor side damaged?
- Is jointing with other machines poor?

Disassembly

• ABLE REDUCER is designed not to allow disassembly.

Warranty

• A warranty period is one year after the product is delivered to you.

Lubricant use

- The ABLE REDUCER is of grease-seal type in all models. A specified amount of grease is filled at factory release, so you can use as soon as it is delivered to you.
- It is impossible to exchange grease.
- In case of use at 0°C ~40°C of surrounding temperature at usual times, consider this in advance.

Daily check points

- Is reducer case temperature excessively high during operation? (Up to + 50°C is not significant.)
- Is there an abnormal noise in the bearing, gear, etc?
- Is there abnormal vibration in the reducer?
 - * Upon an abnormal phenomenon, immediately stop the operation and contact us.
- Is there a lubricant leak?
- * Upon an oil leak, contact us.

Periodic check points

- Are there overload and abnormal rotation?
- Are free, sprocket, and reducer assembling bolts loose?

- Is there an abnormal condition in the electric system?
- Checkup and repair of major parts
- ** Upon an abnormal condition, immediately stop the operation and contact us.
- Oil leak
- * Upon an oil leak, contact us.

Scrapping

Whenever scrapping the ABLE REDUCER, classify the parts by material into industrial wastes as specified in the laws and regulations of self-governing bodies. Material of parts can be divided into four:

- ① Rubber parts : Oil seal, seat packing, rubber cap, seal used for bearing on the motor flange, etc.
- 2 Aluminum parts : Motor flange, output shaft holder
- ③ Grease : Wipe off grease attached to parts with dry cloth and scrap into oils.
- ④ Iron parts : Parts other than those mentioned in the above

WARRANTY PROVISION

- · Warranty scope is limited to the use in Japan only.
- Warranty scope is the delivered product only.

■ THE EXPENSES AND LOSSES THAT MENTIONED BELOW ARE NOT INCLUDED IN WARRANTY

- 1) The transport charges for repairing of our products.
- 2) The fee for the removal operation, reinstallation and other related operation in case our product is installed to the other machine.

3) The loss of the chances of use and indirect damages caused by the interruption of the services caused by our product's defects.

4) All other secondary expenses and losses.

ABLEREDUCER

サーボモータメーカー覧表 Servo Motor Manufacturer List

■国内主要サーボモータメーカ Japanese Servo Motor Manufacturer

パナソニック株式会社	ファナック株式会社
Panasonic Corporation	FANUC CORPORATION
株式会社安川電機	多摩川精機株式会社
YASKAWA Electric Corporation	TAMAGAWA SEIKI CO.,LTD.
三菱電機株式会社	日機電装株式会社
Mitsubishi Electric Corporation	Nikki Denso
富士電機株式会社	株式会社日立産機システム
FUJI ELECTRIC CO.,LTD.	Hitachi Industrial Equipment Systems Co.,Ltd.
オムロン株式会社	株式会社三明
OMRON Corporation	Sanmei Co.,Inc.
山洋電気株式会社	日本電産サンキョー株式会社
SANYO DENKI CO.,LTD.	NIDEC SANKYO CORPORATION
株式会社キーエンス	オリエンタルモーター株式会社
KEYENCE CORPORATION.	ORIENTAL MOTOR Co.,Ltd.
東芝機械株式会社 TOSHIBA MACHINE CO.,LTD.	

■海外主要サーボモータメーカ Global Servo Motor Manufacturer

ALLEN BRADLEY	BECKHOFF			
ABB	LENZE			
B&R	LUST			
BALDOR	PARKER			
BAUMULLER	SAMSUNG			
BOSCH REXROTH	SCHNEIDER			
DELTA	SIEMENS			
EMERSON (CONTROL TECHNIQUES)	TECO			
ESTUN	GOLDEN AGE			

* May not be applicable depending on other company motor series. (For details, contact us.)

国内拠点:東京支店/名古屋支店/関西支店/北関東営業所/金沢営業所/福岡営業所/仙台営業所 Bases in Japan: Tokyo branch/Nagoya branch/Kansai branch/Kita Kanto office/ Kanazawa office/Fukuoka office/Sendai office

東京支店 37 東京(03)3494-0721 / 北関東営業所 37 川口(048)287-1159 名古屋支店 57 名古屋(052)219-6781 / 関西支店 57 京都(075)958-3670 金沢営業所 57 金沢(076)233-2626 / 福岡営業所 57 福岡(092)411-4750 仙台事務所 57 仙台(022)306-2455 / 国際業務部 57 京都(075)958-3608 本社・

経営企画部 🕿 京 都 (075) 958-3606

NETWORK

本社·京都府長岡京市 Headquarters, Kyoto 0

 Tokyo branch
 Tokyo
 (03) 3494-0721
 Kita Kanto office
 Takawagi

 Nogoya branch
 TaNagoya
 (052) 219-6781
 Kansai branch
 Tkvoto

 Kanazawa office
 TaKanazawa (076) 233-2626
 Fukuoka office
 Tkuoka office
 Tkuoka

 Sendai office
 TaKyoto
 (022) 306-2455
 International Sales & Marketing Det
 Kyoto

 Headquarters
 TaKyoto
 (075) 958-3606
 Sales
 Tkuoka
 Tkuoka

ee **α**Kawaguchi (048) 287-1159 h **α**Kyoto (075) 958-3670 e **α**Fukuoka (092) 411-4750 Marketing Dept. **α**Kyoto (075) 958-3608

日本電産グループ:日本電産株式会社/日本電産サンキョー株式会社/日本電産コパル株式会社/日本 電産トーソク株式会社/日本電産コパル電子株式会社/日本電産サーボ株式会社/日本電産リード株式 会社/日本電産テクノモータ株式会社/日本電産ロジステック株式会社/日本電産マシナリー株式会社/ 日本電産ピジョン株式会社/日本電産グローバルサービス株式会社

NIDEC Group: NIDEC Corporation/ NIDEC SANKYO Corporation/ NIDEC COPAL/ NIDEC TOSOK Corporation/ NIDEC COPAL Electronics Corporation/ NIDEC Servo Corporation/ NIDEC LEAD Corporation/ NIDEC TECHNO MOTOR CORPORATION/ NIDEC Logistic Corporation/ NIDEC Machinery Corporation/ NIDEC Pigeon Corporation/ NIDEC Global Service Corporation





■このカタログは2013年12月現在の内容です。製品の外観・仕様などは改善のために変更することがあります。 ■Outside appearance and dimensions are subject to change without notice. This catalogue has been printed as of December 2013.