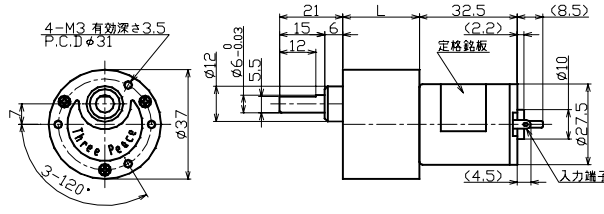


【外形図・特性表】 TP-2732-KG・PG

GEARED MOTOR No.TP-2732-KG・PG



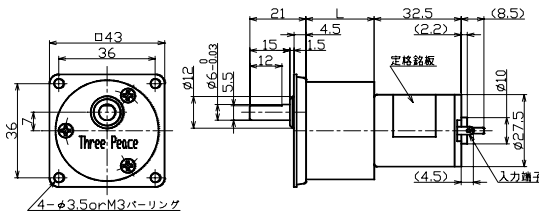
KG



2D(dx:f) ギャドモータ
3D(stp) ギャドモータ



PG



2D(dx:f) ギャドモータ
3D(stp) ギャドモータ

■ギアヘッド単体性能表

ギア名称	減速比	ギア段数	L寸法		許容トルク		瞬時最大負荷		許容ラジアル荷重		許容スラスト荷重	
			mm	mm	mN-m	kg·cm	mN-m	kg·cm	N	kgf	N	kgf
KG・PG	5~10	2	20.5	98	1	147	1.5	9.8	1	6.86	0.7	
	12.5~30	3	23	196	2	294	3	9.8	1	6.86	0.7	
	36~90	4	25.5	294	3	441	4.5	9.8	1	6.86	0.7	
	100	4	25.5	588	6	882	9	9.8	1	6.86	0.7	
	120~300	5	28	588	6	882	9	9.8	1	6.86	0.7	
	360~1000	6	30.5	588	6	882	9	9.8	1	6.86	0.7	
	1500~3000	7	33	588	6	882	9	9.8	1	6.86	0.7	

■用途

ゲーム機 ATM 金銭機械 ミニロボ コインホッパー 券売機 ドアロック カッターモータ バス運賃箱 印刷機 オイルポンプ 電動カーテン 防犯カメラ ブラインド 紙幣計数機 カード搬送 ロボット カップ自販機

■ギアドモータ特性表

品名				TP-2732A-KG-PG (24V)						TP-2732B-KG-PG (24V)					
減速比	ギア段数	回転方向	質量 g	無負荷		定格				無負荷		定格			
				回転数 r/min	電流 mA	トルク mN-m	kg·cm	回転数 r/min	電流 mA	回転数 r/min	電流 mA	トルク mN-m	kg·cm	回転数 r/min	電流 mA
5	2	CCW	150	1001	36	7.84	0.08	826	83	1537	49	10	0.1	1349	133
10				500	36	9.80	0.1	446	65	769	49	19.6	0.2	674	133
15	3	CW	155	334	36	19.6	0.2	280	79	512	49	29.4	0.3	443	142
18				278	36	19.6	0.2	241	72	427	49	29.4	0.3	379	127
25				200	36	29.4	0.3	171	75	307	49	49	0.5	266	142
30	4	CCW	160	167	36	39.2	0.4	140	79	256	49	58.8	0.6	221	142
36				139	36	39.2	0.4	118	76	214	49	68.6	0.7	182	150
50				100	36	58.8	0.6	83.9	79	154	49	88.2	0.9	133	142
60				83.4	36	68.6	0.7	70.3	78	128	49	108	1.1	110	144
75	5	CW	165	66.7	36	88.2	0.9	55.9	79	103	49	137	1.4	88	146
100				50	36	127	1.3	41.3	83	76.9	49	186	1.9	65.8	147
120				41.7	36	137	1.4	34.4	83	64	49	196	2	55.1	145
150	6	CCW	170	33.4	36	167	1.7	27.7	81	51.2	49	245	2.5	44.1	145
200				25	36	196	2	21.3	76	38.4	49	343	3.5	32.8	150
250				20	36	245	2.5	17.0	76	30.7	49	392	4	26.6	141
300	7	CW	175	16.7	36	343	3.5	13.8	83	25.6	49	490	5	22	145
500				10	36	490	5	8.34	80	15.4	49	588	6	13.6	126
750				6.67	36	588	6	5.78	72	10.2	49	588	6	9.48	100
1000	5	36	588	6	4.50	63	7.69	49	588	6	7.25	87			
1500	3.34	36	588	6	3.09	56	5.12	49	588	6	4.91	77			

*無負荷・定格電流は、typ値となります。

*回転方向：モータの+端子に+を印加した場合の回転方向です。(モータ取付面から見た場合。)CW時計方向/CCW反時計方向

スリーピース株式会社 営業部 TEL:03-5807-3051 FAX:03-3831-7727

URL : <http://www.three-peace.com/> E-mail : eigyoun@three-peace.com

☆ 本カタログに記載されております製品ならびに製品仕様は、予告なしに変更する場合があります。

また、本カタログに記載されておりますコンテンツを弊社の承諾なしに転載および複製することは固くお断り致します。

☆ 弊社製品のコピー品ならびに類似品にはご注意ください。

【外形図・特性表】 TP-2732-KG・PG

■ギアドモータ特性表

品名				TP-2732C-KG・PG (24V)						TP-2732C-KG・PG (12V)					
減速比	ギア 段数	回転 方向	質量 g	無負荷		定格				無負荷		定格			
				回転数 r/min	電流 mA	トルク		回転数 r/min	電流 mA	回転数 r/min	電流 mA	トルク		回転数 r/min	電流 mA
				r/min	mA	mN·m	kg·cm	r/min	mA	r/min	mA	mN·m	kg·cm	r/min	mA
5	2	CCW	150	2088	68	9.8	0.1	1865	186	1021	66	7.8	0.08	853	160
10				1044	68	29.4	0.3	877	245	511	66	9.8	0.1	458	125
15	3	CW	155	696	68	39.2	0.4	586	243	340	66	19.6	0.2	289	153
18				580	68	49	0.5	484	250	284	66	19.6	0.2	248	138
25				418	68	68.6	0.7	348	251	204	66	29.4	0.3	176	144
30				348	68	78.4	0.8	293	243	170	66	39.2	0.4	144	153
36	4	CCW	160	290	68	88.2	0.9	242	250	142	66	39.2	0.4	122	146
50				209	68	127	1.3	173	257	102	66	58.8	0.6	86.5	153
60				174	68	147	1.5	145	250	85.1	66	68.6	0.7	72.5	150
75				139	68	186	1.9	116	252	68.1	66	88.2	0.9	57.7	153
100				104	68	245	2.5	87.2	250	51.1	66	127	1.3	42.6	160
120	5	CW	165	87	68	245	2.5	73.7	236	42.6	66	137	1.4	35.5	160
150				69.6	68	343	3.5	57.7	257	34	66	167	1.7	28.6	157
200				52.2	68	441	4.5	43.6	250	25.5	66	196	2	21.9	146
250				41.8	68	539	5.5	35	246	20.4	66	245	2.5	17.5	146
300				34.8	68	588	6	29.7	230	17	66	343	3.5	14.2	160
500	6	CCW	170	20.9	68	588	6	18.8	176	10.2	66	490	5	8.61	155
750				13.9	68	588	6	13	140	6.81	66	588	6	5.95	138
1000				10.4	68	588	6	9.93	122	5.11	66	588	6	4.62	120
1500				6.96	68	588	6	6.71	108	3.40	66	588	6	3.17	106

*無負荷・定格電流は、typ値となります。

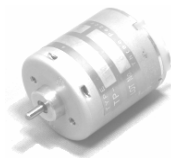
*回転方向：モータの+端子に+を印加した場合の回転方向です。(モータ取付面から見た場合。)CW時計方向/CCW反時計方向



ちょっと一息

モータの起源

私たちの生活に不可欠なモータを発明した人は、いったい誰でしょうか。
 科学年表をひもとくと、モータを発明したのはイギリスの物理学者マイケル・ファラディ(1791～1867)で、
 そのきっかけは電磁誘導の発見からとされています。
 つまりファラディの偉大なる発見『電磁誘導』から、変圧器をつくり、さらに発電機をつくり、
 その後にモータの原型が造られたのです。
 ここでもう一人忘れてはならないのは、アメリカの電気物理学者ジョセフ・ヘンリー(1797～1878)です。
 ヘンリーはファラディとほぼ同じ頃に電磁モータの原型を造り上げていましたが、彼の日常業務つまり教職
 に忙殺されていたため、その発表が遅れ、結果的にファラディに先を越されたとのことです。
 このため、一説によるとジョセフ・ヘンリーは、マイケル・ファラディよりも早く電磁誘導作用を発見しており、
 モータも彼が発明したものとされています。しかし、いずれにしてもこの二人は物理学上、多大な貢献を
 しているので、その業績を讃えてファラディの名前は電気容量の単位ファラッド[F](SI:国際単位系)に、
 また、ヘンリーの名前はインダクタンスの単位ヘンリー[H](SI:国際単位系)にそれぞれ使われています。



スリーピース株式会社 営業部 TEL:03-5807-3051 FAX:03-3831-7727

URL : <http://www.three-peace.com/> E-mail : eigy@three-peace.com

★ 本カタログに記載されております製品ならびに製品仕様は、予告なしに変更する場合があります。

また、本カタログに記載されておりますコンテンツを弊社の承諾なしに転載および複製することは固くお断り致します。

★ 弊社製品のコピー品ならびに類似品にはご注意ください。