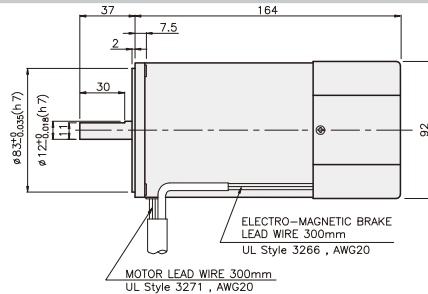
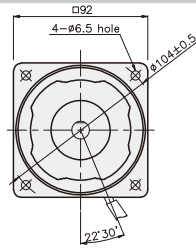


## BRAKE MOTOR

### 60W

### □90mm

K9□P60F□-B



## SPECIFICATIONS

60W 単相：30分定格、4極 / 三相：連続定格、4極

Model	Duty	Voltage (V)	Frequency (Hz)	Current (A)	Start T. (N·m/kgf·cm)	Rated T. (N·m/kgf·cm)	Speed (rpm)	Condenser (μF)	Friction T. (N·m/kgf·cm)		
K9R□60FJ-B K9R□60FU-B K9R□60FL-B K9R□60FC-B K9R□60FD-B	単相 30分	100	50	1.48	0.48/4.8	0.47/4.7	1250	25	1/10		
			60	1.66		0.38/3.8	1550				
		K9R□60FU-B	110	60	50	1.25	0.4/4	0.38/3.8	1550	17	1/10
					115	1.31	0.425/4.25				
		K9R□60FL-B	200	50	50	0.72	0.5/5	0.47/4.7	1250	6	1/10
					60	0.76	0.44/4.4	0.39/3.9	1500		
		K9R□60FC-B	220	50	50	0.69	0.45/4.5	0.47/4.7	1250	5	1/10
					60	0.76	0.48/4.8	0.38/3.8	1550		
				230	50	0.77	0.5/5	0.47/4.7	1250		
					60	0.79		0.38/3.8	1550		
K9R□60FD-B	240	50	0.75	0.5/5	0.47/4.7	1250	5	1/10			
K9I□60FT-B K9I□60FH-B K9I□60FM-B K9I□60FV-B K9I□60FQ-B K9I□60FZ-B	三相 連続	200	50	0.49	1.35/13.5	0.45/4.5	1300	-	1/10		
			60	0.45	1.05/10.5	0.38/3.8	1550				
		K9I□60FH-B	220	50	50	0.55	1.6/16	0.435/4.35	1350	-	1/10
					60	0.47	1.2/12	0.37/3.7	1600		
		K9I□60FM-B	230	50	50	0.6	1.65/16.5	0.435/4.35	1350	-	1/10
					60	0.52	1.3/13	0.37/3.7	1600		
		K9I□60FV-B	380	50	50	0.34	1.55/15.5	0.435/4.35	1350	-	1/10
					60	0.25	1.19/11.9	0.37/3.7	1600		
		K9I□60FQ-B	400	50	50	0.37	1.85/18.5	0.435/4.35	1350	-	1/10
					60	0.28	1.42/14.2	0.37/3.7	1600		
		K9I□60FZ-B	415	50	50	0.26	1.45/14.5	0.45/4.5	1300	-	1/10
					60	0.21	1.15/11.5	0.37/3.7	1600		
K9I□60FZ-B	440	50	50	0.28	1.6/16	0.45/4.5	1300	-	1/10		
			60	0.23	1.25/12.5	0.37/3.7	1600				

\* □：シャフト形状（S：STRAIGHT, P：PINION）

\* 三相380V以上の仕様のMOTORはINVERTERとの組み合わせでは使用できません。MOTOR巻線の絶縁が劣化して破損する可能性があります。

## RATED TORQUE OF GEARHEAD

### ● 50Hz

単位 = 上段：N·m / 下段：kgf·cm

Model Motor/ Gearhead	Speed(rpm)	500	416	300	250	200	166	150	120	100	83	75	60	50	41	37	30	25	20	16	15	12.5	10	8.3	7.5
	Ratio	3	3.6	5	6	7.5	9	10	12.5	15	18	20	25	30	36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200
K9□60F□-B K9P□B, BF	1.06	1.27	1.76	2.11	2.64	3.17	3.52	3.96	4.76	5.71	6.34	7.14	8.56	10.27	11.42	14.27	17.12	20	20	20	20	20	20	20	20
	10.6	12.7	17.6	21.1	26.4	31.7	35.2	39.6	47.6	57.1	63.4	71.4	85.6	102.7	114.2	142.7	171.2	200	200	200	200	200	200	200	200

### ● 60Hz

単位 = 上段：N·m / 下段：kgf·cm

Model Motor/ Gearhead	Speed(rpm)	600	500	360	300	240	200	180	144	120	100	90	72	60	50	45	36	30	24	20	18	15	12	10	9
	Ratio	3	3.6	5	6	7.5	9	10	12.5	15	18	20	25	30	36	40	50	60	75	90	100	120	150	180	200
K9□60F□-B K9P□B, BF	0.90	1.08	1.50	1.80	2.25	2.70	3.00	3.37	4.05	4.86	5.39	6.07	7.28	8.74	9.71	12.14	14.57	16.39	19.66	20	20	20	20	20	20
	9.0	10.8	15.0	18.0	22.5	27.0	30.0	33.7	40.5	48.6	53.9	60.7	72.8	87.4	97.1	121.4	145.7	163.9	196.6	200	200	200	200	200	200

\* GEARHEAD・DECIMAL GEARHEADは別売です。

\* GEARHEADの品名の中 □ には 減速比が入ります。

\* 色がMOTORと同じ方向、その以外は反対方向です。

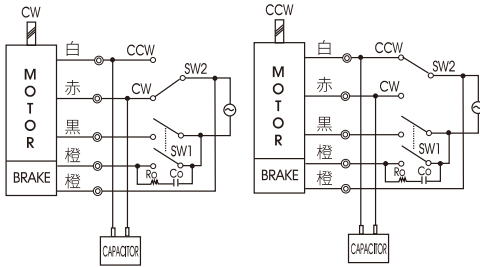
\* 表の減速比よりもっと減速しようとする場合には、ギアヘッドとモーターの間に減速比10のDECIMAL GEARHEADを設置することが可能です。この場合許容トルクは 20N·m/200kgf·cm です。

\* 回転数はMOTORの動機回転数(50Hz:1500rpm, 60Hz:1800rpm)を基準にして減速比に割って計算しました。実際に回転数は負荷の大きさによって表示される数値より 2~20% 小さいです。

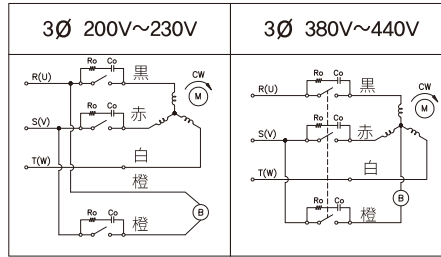
## GEARHEAD

### CONNECTION DIAGRAMS

単相モータ



三相モータ



CCWはU,V,Wの中、  
2線を換えて結線

※回転方向は出力軸から見た場合

接点保護のために結線図のように  
サージ (Serge) 電圧吸収用Cr回路を  
接続してください。

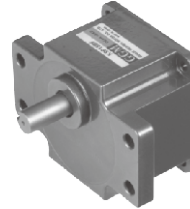
$R_o = 5 - 200\Omega$   
 $C_o = 0.1 \sim 0.2\mu F$  200WV(400WV)

### DIMENSIONS

K9P□B

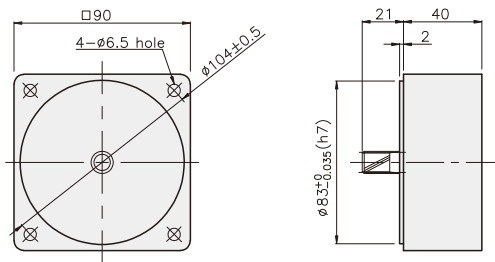


K9P□BF

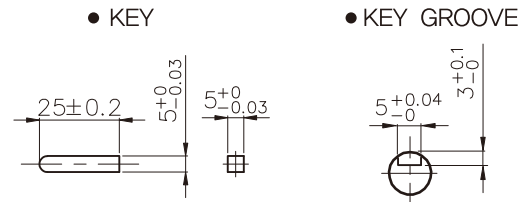


DECIMAL GEARHEAD

K9P10BX

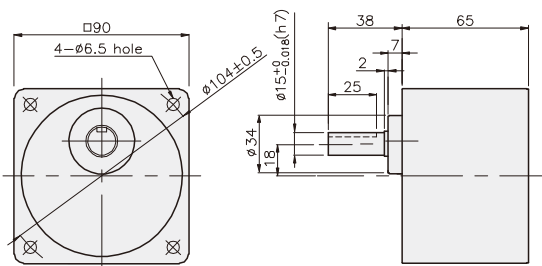


KEY SPEC

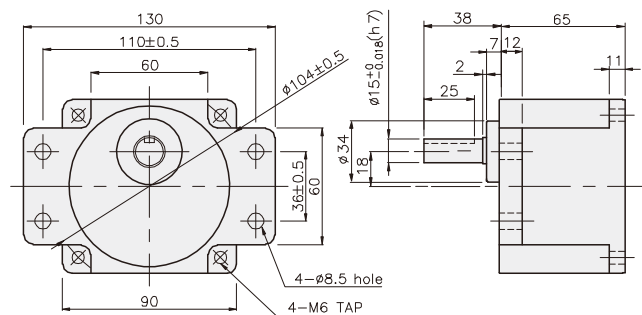


GEARHEAD

K9P□B



K9P□BF



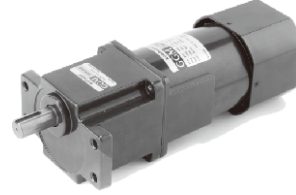
## GEARHEAD

### DIMENSIONS

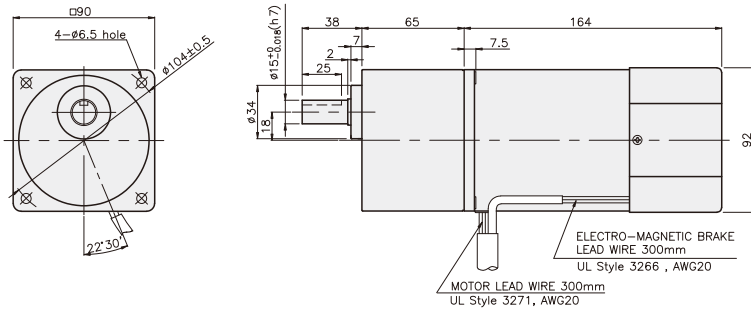
K9□P60F□-B + K9P□B



K9□P60F□-B + K9P□BF



K9□P60F□-B + K9P□B



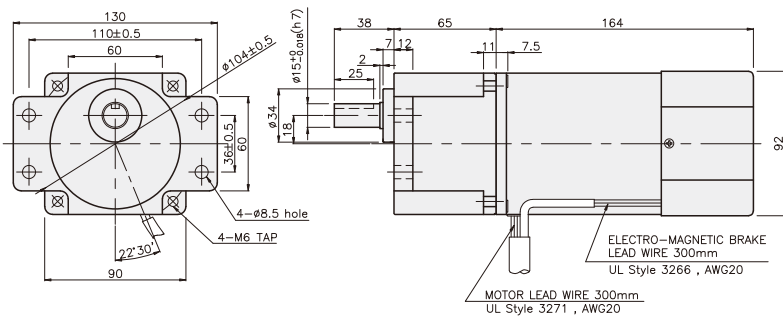
#### 寸法図表

品番	適用機種	取付BOLT
01	K9P3~200B	M6 P1,0 X 95
02	K9P10BX	M6 P1,0 X 140

#### 重さ

PART	WEIGHT(kg)	
MOTOR	3,08	
DECIMAL GEARHEAD	0,62	
GEAR HEAD	K9P3~10B	1,22
	K9P12.5~20B	1,32
	K9P25~60B	1,42
	K9P75~200B	1,45

K9□P60F□-B + K9P□BF



#### 寸法図表

品番	適用機種	取付BOLT
01	K9P3~200BF	M6 P1,0 X 20
02	K9P10BX	M6 P1,0 X 65

#### 重さ

PART	WEIGHT(kg)	
MOTOR	3,08	
DECIMAL GEARHEAD	0,62	
GEAR HEAD	K9P3~10BF	1,22
	K9P12.5~20BF	1,30
	K9P25~60BF	1,42
	K9P75~200BF	1,44