

モーターローラの選定方法

1 ころがり摩擦係数 [Erf] の決定

◆材質によるころがり摩擦係数 [Erf]

材質	木製	金属	ダンボール	樹脂	ゴム
摩擦係数	0.02~0.05	0.01~0.02	0.05~0.1	0.02~0.04	0.1

※ローラピッチやローラ表面の状態、搬送物の形状によっても変化します。

2 必要接線力 [Ft] ・ 必要本数を決定

<2-A>連動なしの場合

<2-A-1>必要接線力の求め方

$$F_t \text{ [N]} = 9.8 \times W \text{ [kg]} \times \text{Erf} \quad F_t: \text{搬送に必要な接線力 [N]} \quad W: \text{搬送物重量 [kg]} \quad \text{Erf}: \text{材質によるころがり摩擦係数}$$

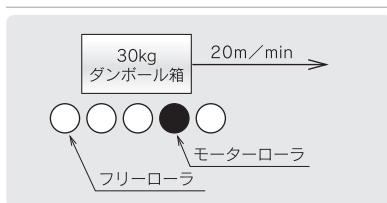
<2-A-2>機種・使用本数の決定

モーターローラの必要本数は必要接線力 [Ft] とモーターローラ1本の搬送接線力を比較してください。

$$\text{搬送接線力} = \text{起動接線力} \times 0.9 \text{ [N]}$$

$$\bullet \text{モーターローラの必要本数} = \text{必要接線力} \div \text{搬送接線力 [本]}$$

EX.1



搬送物の材質：ダンボール箱
搬送重量 W：30 [kg]
搬送速度：20 [m/min]

ローラ幅：500 [mm]
ローラピッチ：75 [mm]
電源電圧：200V/60Hz

※ローラ1本あたりの荷重は30kg
(モーターローラとフリーローラのレベルが違うため)

以上のような条件で使用するとします。

ころがり摩擦係数をダンボール箱なので Erf=0.1 とします。

$$\text{必要接線力} = 9.8 \times 30 \times 0.1 = 29.4 \text{ [N]}$$

ローラピッチからφ57を選択し、搬送速度20 [m/min] から呼称速度の20を選択します。
呼称速度20の特性データから、

$$\text{起動接線力} = 49.5 \text{ [N]}$$

$$\text{搬送接線力} = 49.5 \text{ [N]} \times 0.9 = 44.55 \text{ [N]}$$

$$\text{モーターローラの必要本数} = 29.4 \div 44.55 = 0.66 \text{ [本]}$$

次に、許容荷重から検討します。

φ57で500 [mm] のローラ幅の場合、許容静荷重は80 [kg] となります。

$$\text{許容耐荷重} = \text{許容静荷重} \times 0.5 = 80 \times 0.5 = 40 \text{ [kg]} \quad \text{※モーターローラのレベルがフリーローラよりも高いと想定しています。}$$

許容荷重 > 搬送重量 となります。

搬送能力と許容荷重のどちらの条件も満足していることから、この使用条件であれば、

モーターローラ1本で搬送可能 となります。

<2-B>連動ありの場合 (フリーローラとの連動)

<2-B-1>必要接線力の求め方

$$F_t \text{ [N]} = \frac{9.8 \times W \text{ [kg]} \times \text{Erf}}{0.95^n} \quad F_t: \text{搬送に必要な接線力 [N]} \quad W: \text{搬送物重量 [kg]} \quad \text{Erf}: \text{材質によるころがり摩擦係数}$$

0.95: 連動係数 n: 連動するフリーローラの本数

※ベルトの材質・テンション・周囲温度などの条件により異なります。

連動本数 (n)	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0.95 ⁿ = 定数	0.95	0.90	0.85	0.81	0.77	0.73	0.70	0.66	0.63

※連動本数が10本以上の場合は、お問い合わせください。

<2-B-2>機種・使用本数の決定

モーターローラの必要本数は必要接線力 [Ft] とモーターローラ1本の搬送接線力を比較してください。

$$\text{搬送接線力} = \text{起動接線力} \times 0.9 \text{ [N]}$$

$$\bullet \text{モーターローラの必要本数} = \text{必要接線力} \div \text{搬送接線力 [本]}$$

<2-B-3>連動本数の決定

連動本数の決定には下記の条件式を満たすことが必要となります。

$$\bullet \text{定格接線力 [N]} > \text{連動本数} \times 3 \text{ [損失量] [N]}$$

MR-38

MR-42

MR-48

MR-50

MR-57

MR-60

MR-T-42

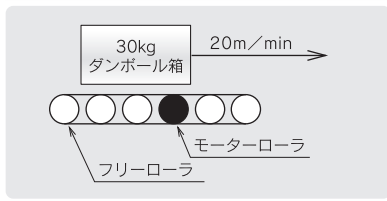
MR-T-52

各種仕様

オプション

技術資料

EX.2



搬送物の材質：ダンボール箱
搬送重量 W：30 [kg]
搬送速度：20 [m/min]
ローラ幅：500 [mm]
ローラピッチ：75 [mm]

電源電圧：200V/60Hz
ベルト運動：あり
運動種類：Vプーリ運動
運動本数：5本

※ローラ1本あたりの荷重は $30 \div 3 = 10$ kg
(搬送物がローラ3本にのっているため。運動の場合は、レベルが同一と考える。)

以上のような条件で使用するとします。
ころがり摩擦係数をダンボール箱なので $Erf = 0.1$ とします。

$$\text{必要接線力} = \frac{9.8 \times 30 \times 0.1}{0.95^5} = 37.99 \text{ [N]}$$

ローラピッチからφ57を選択し搬送速度20 [m/min] から呼称速度を20を選択します。
呼称速度20の特性データから、

$$\begin{aligned} \text{起動接線力} &= 49.5 \text{ [N]} \\ \text{搬送接線力} &= 49.5 \text{ [N]} \times 0.9 = 44.55 \text{ [N]} \\ \text{モーターローラの必要本数} &= 37.99 \div 44.55 = 0.85 \text{ [本]} \end{aligned}$$

運動本数については、呼称速度20の定格接線力は24.5 [N] なので

$$24.5 > 5 \times 3 = 15 \quad \text{となり、5本の運動可能となります。}$$

次に、許容荷重から検討します。

搬送物がモーターローラとフリーローラの6本の上にあるとすると、1本にかかる重量としては $30 \div 6 = 5$ [kg]

φ57で500 [mm] のローラ幅の場合、許容静荷重は80 [kg] となります。

$$\text{許容耐荷重} = \text{許容静荷重} \times 0.5 = 80 \times 0.5 = 40 \text{ [kg]}$$

許容荷重 > 搬送重量 となります。

搬送能力と許容荷重のどちらの条件も満足していることから、この使用条件であれば、

モーターローラ1本で搬送可能 となります。

3

許容静荷重からの必要本数の決定

搬送物重量とモーターローラ1本あたりの許容静荷重の関係から必要本数を決定します。

■標準ローラ許容静荷重表

	200	250	300	400	500	600	700	800	900	1000
φ38	—	35	35	30	30	25	—	—	—	—
φ42.7	—	50	50	45	40	35	30	—	—	—
φ48.6	—	75	70	60	50	40	35	30	25	20
φ50	—	90	80	70	60	55	50	45	40	35
φ57	120	100	100	100	80	80	60	60	50	50
φ60.5	190	160	160	160	130	130	100	100	80	80

■テーパローラ許容静荷重表

ローラ幅	300	400	500	600	700	800
許容静荷重	120	120	100	100	80	80

(単位:kg)

※衝撃荷重の程度、搬送物の重量、材質等でかなり変化します。十分に余裕をとってください。(上記数値の1/2~1/3)

※溝切仕様については、使用方法により許容静荷重が変化しますが、概略上表の30%とみてください。

4

選定方法での注意事項

*搬送接線力を用いて計算する方法はワークを搬送するための最低限の必要接線力の計算となります。

モーターローラのレベル差や搬送物底面の形状・状態・材質によって搬送能力は変化します。

*運動可能本数は目安とさせていただきます。条件(ベルト材質・テンションの張り具合・周囲温度)によって、速度・トルク等が変化します。

*搬送物は必ずモーターローラ上から起動することとします。

*モーターローラのレベルをフリーローラより高く設定する場合は、荷重をモーターローラだけで受けることとなりますので、モーターローラの許容荷重にご注意願います。

5

ベルト選定方法

Vベルト ●Vプーリ仕様 (Vプーリ外径: φ38=φ38 φ42.7~φ60.5=φ42)
周長=(Vプーリ外径×π)+(2×ピッチ)

●V溝仕様

周長={(パイプ外径×π)+(2×ピッチ)}-10 (φ57の場合)

周長={(パイプ外径×π)+(2×ピッチ)}-5 (φ42.7~φ50の場合)

丸ベルト ●丸プーリ仕様・丸溝仕様

周長={(丸プーリ・丸溝底径+ベルト径φ5)×π)+(2×ピッチ)}×0.94