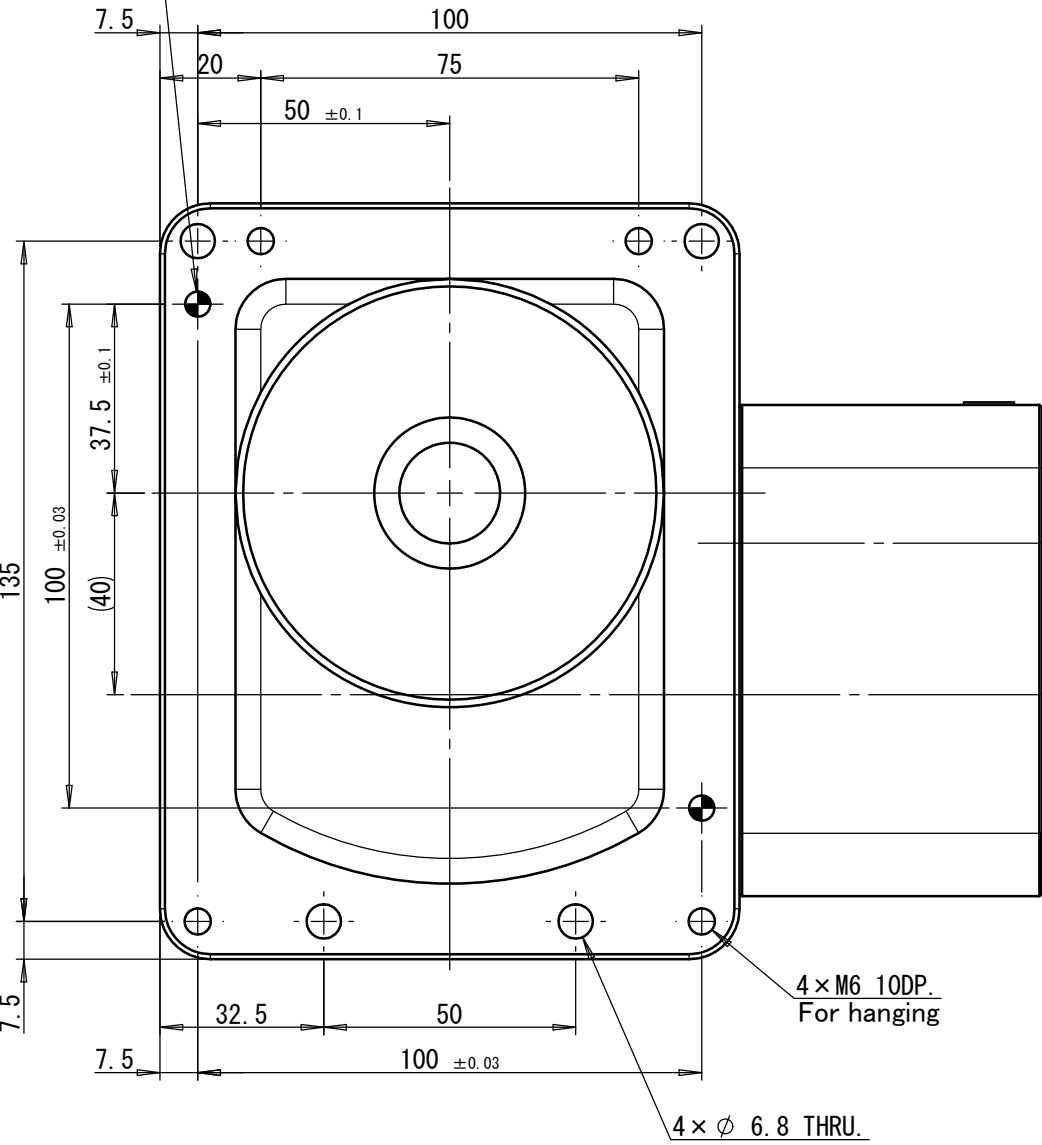
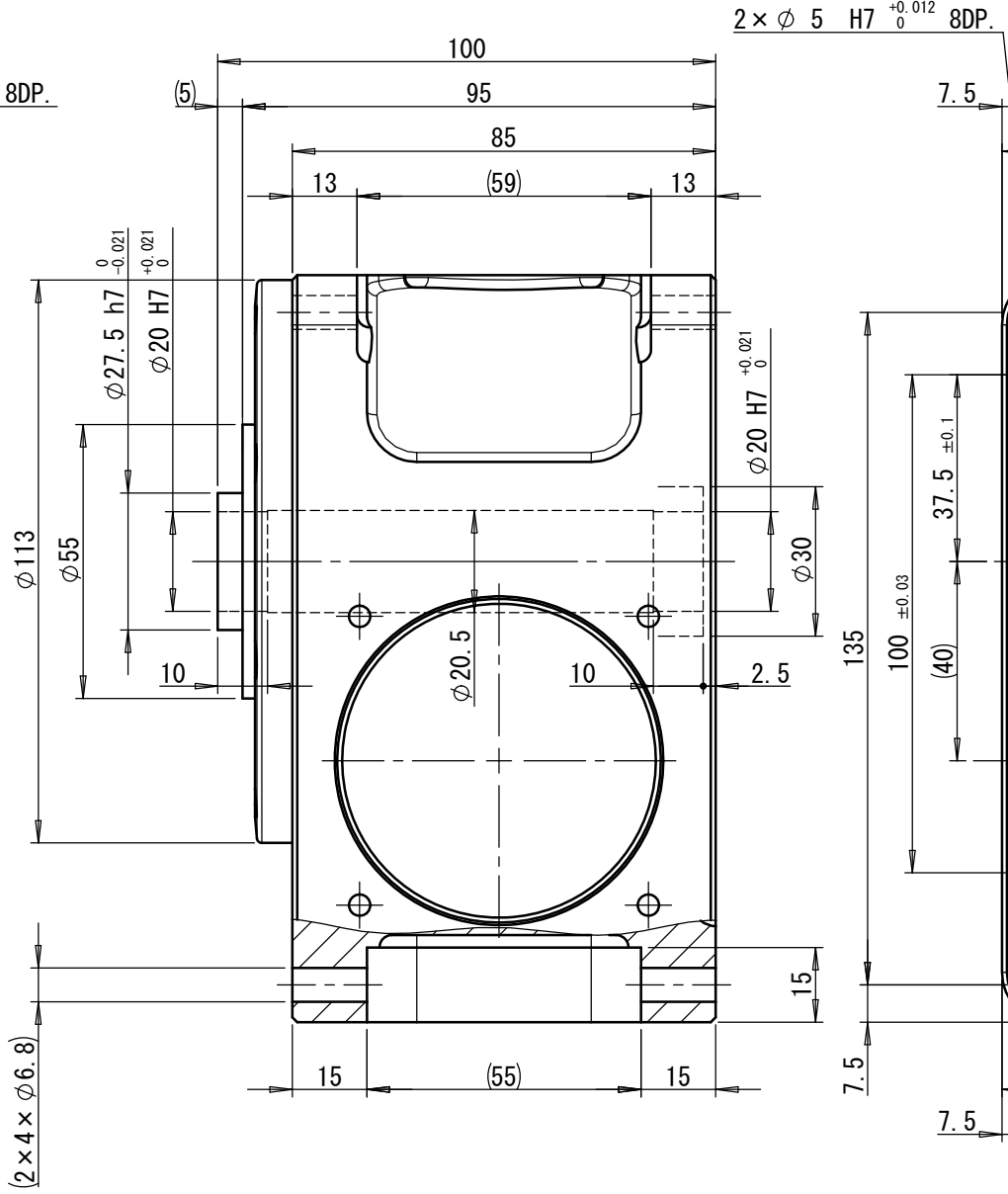
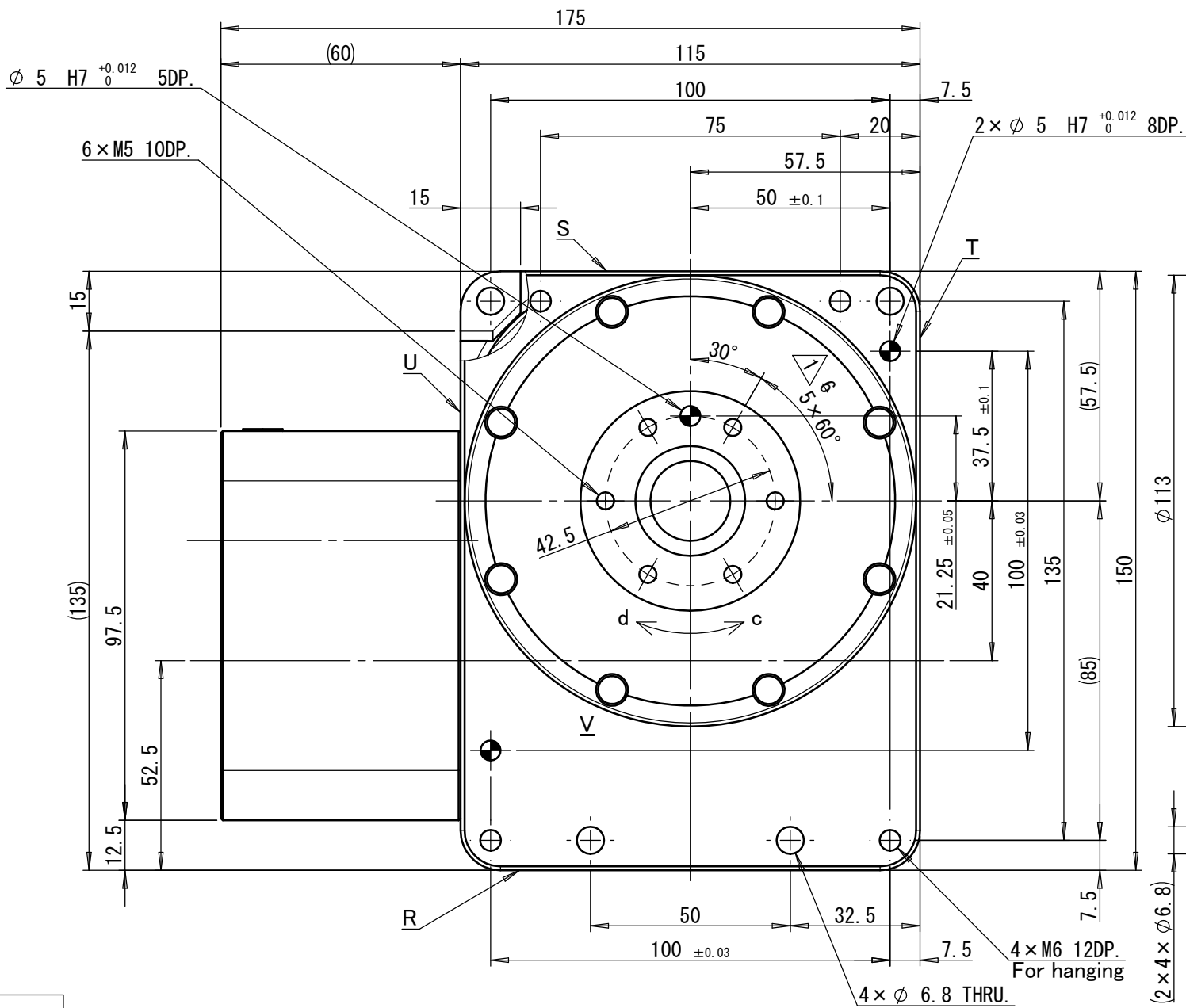
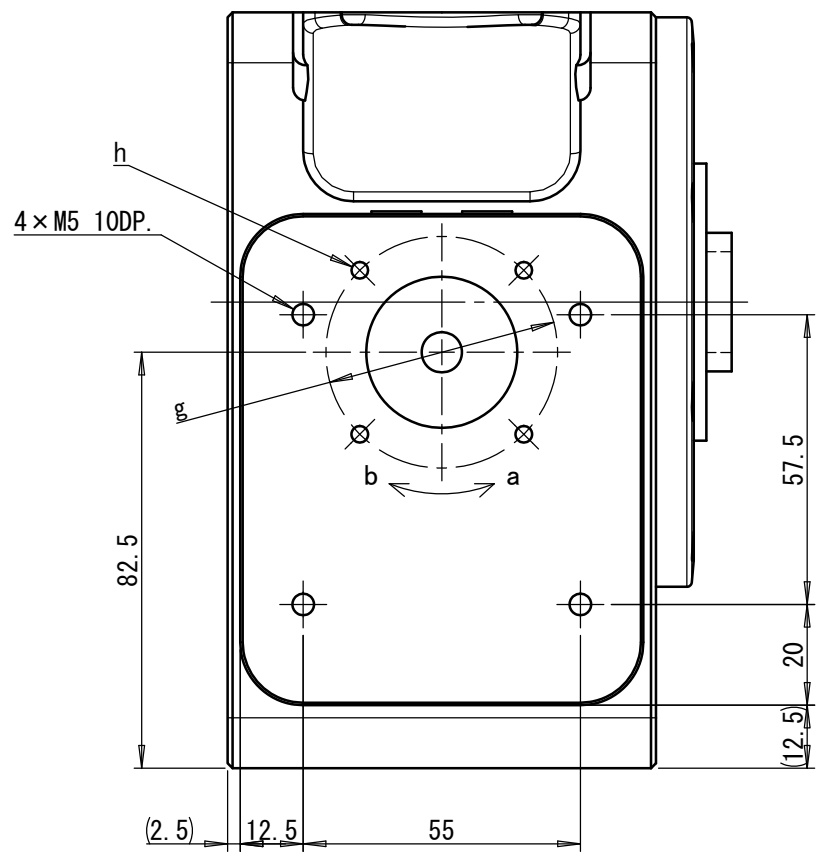
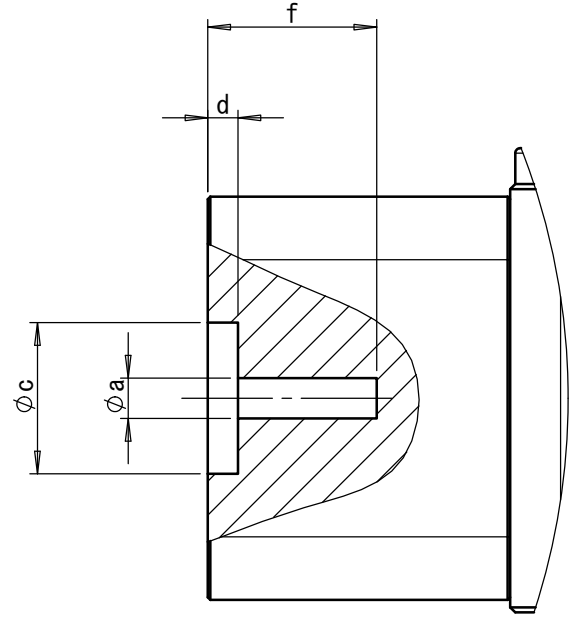
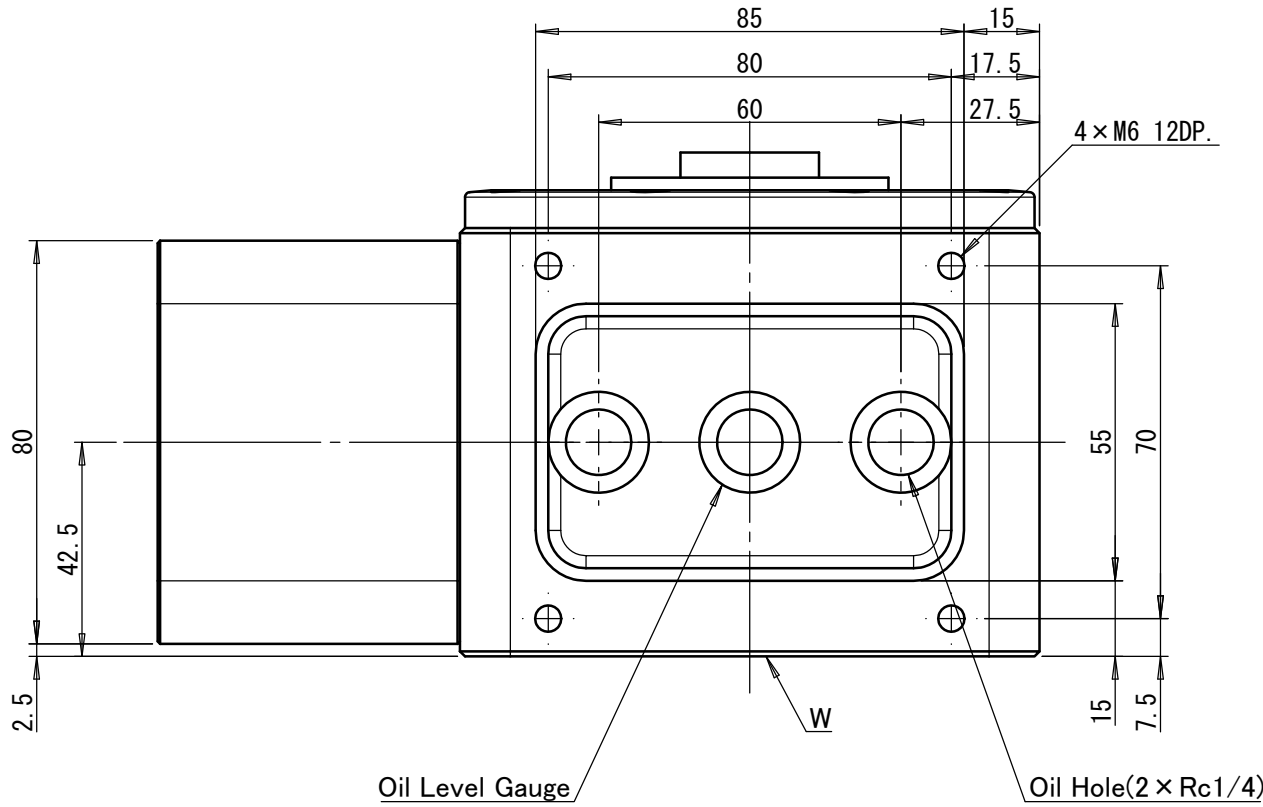


Product Code		a	b	c	d	e	f	g	h	Inertia(kg・m ²)*1	Maximum Motor Torque (N・m)*2
RU40-453U-AS	RU40-453U-AS-A	8	-	30	6	-	25~33.5	46	4×M4 8DP.	0.11×10 ⁻⁴	3.54

Notes.
*1 慣性モーメント(イナーシャ)はモータ軸換算値とする。(モータイナーシャは含まない)。
The moment of inertia is on motor shaft except for motor of inertia.
*2 サーボモータは上表最大モータトルク以下で使用のこと。
Do not operate the servo motor more than specified maximum motor torque which is on above table.



減速比 Reduction ratio	45	
静定格出力トルク Static output torque rating	100	N・m
動定格出力トルク Dynamic output torque rating	上図参照	N・m
最高出力回転数 Maximum output speed	200	min ⁻¹
定格出力回転数 Nominal output speed	86	min ⁻¹
位置決め精度 Positioning accuracy	90	arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±10	arcsec以下
出力軸アキシャル振れ(V面) Axial runout of output surface (V)	10	μm以下
出力軸ラジアル振れ(V面) Radial runout of output outer diameter (V)	10	μm以下
出力軸許容アキシャル荷重 Maximum axial load of output	3,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	2,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	100	N・m
入出力軸回転方向 Direction of input-output shafts rotation	a-c, b-d	
製品概略質量 Weight	10	kg



モータ取付部詳細図
Detail of the motor attachment

Designer K. Katsumata	Scale 1:1.5	Checker H. Takayama	Date 04/Dec/2015
Draftsman K. Koike	Assent K. Iida		

Correction of the drawing Correction	01	K. Koike Sign	18/Jan/2016 Date
Model RU40-453U	CERTIFIED PRINT		
Draw.No. RU0401K3157-001			