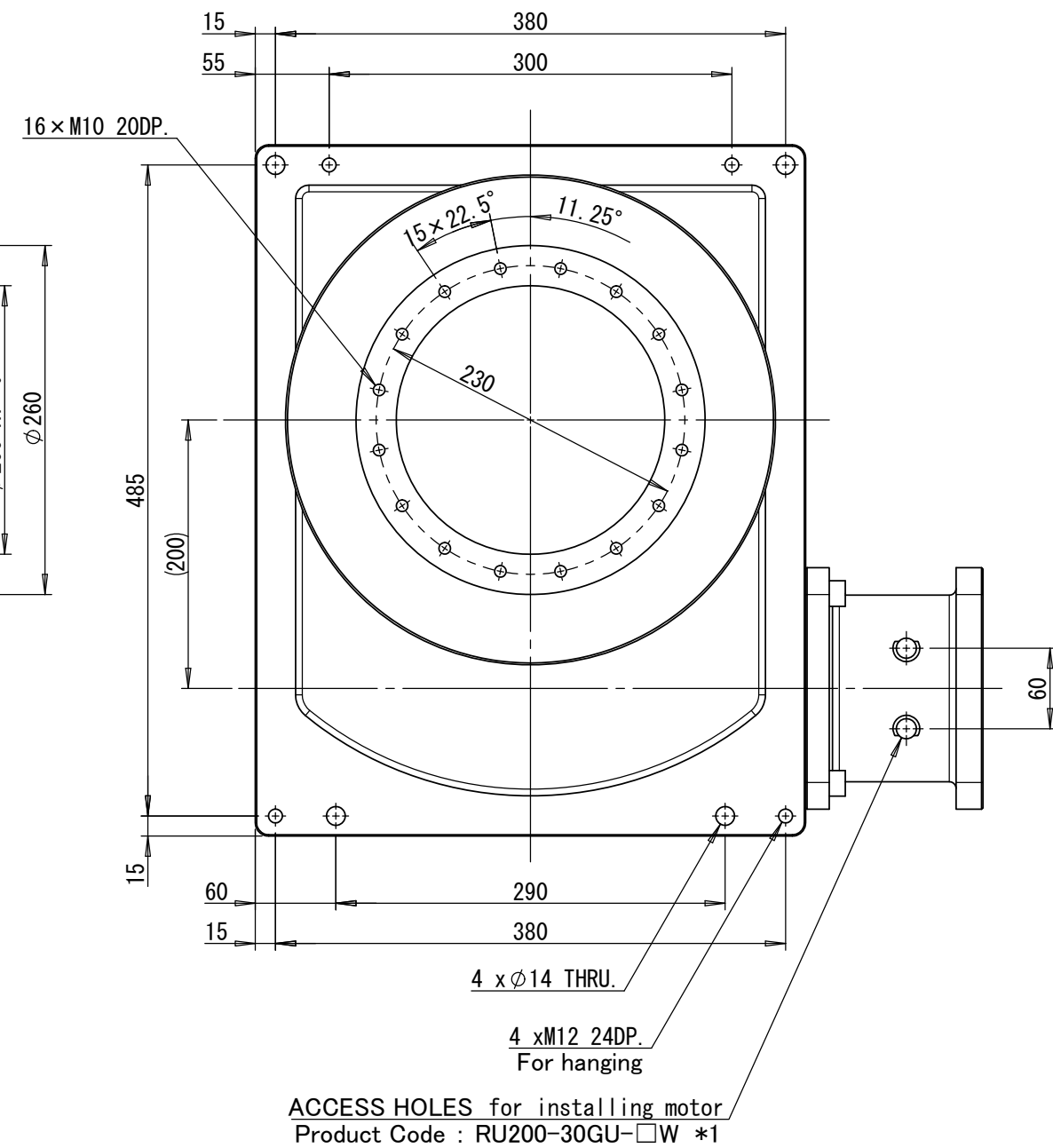
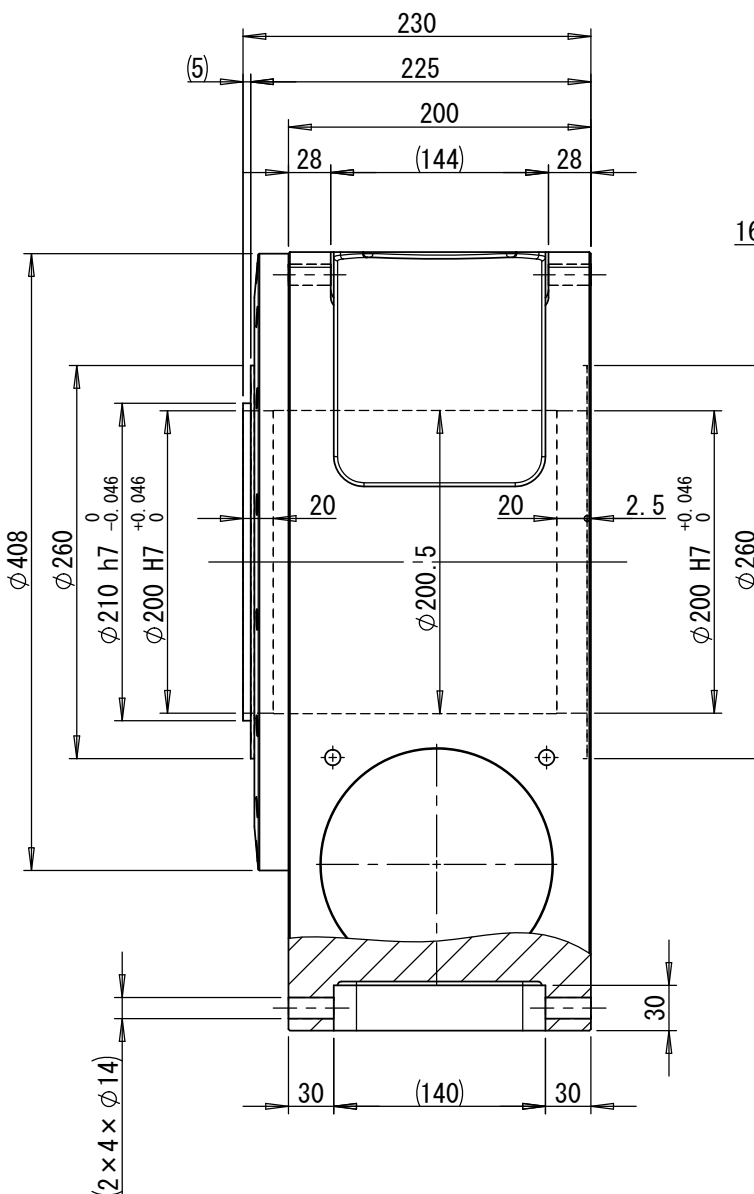
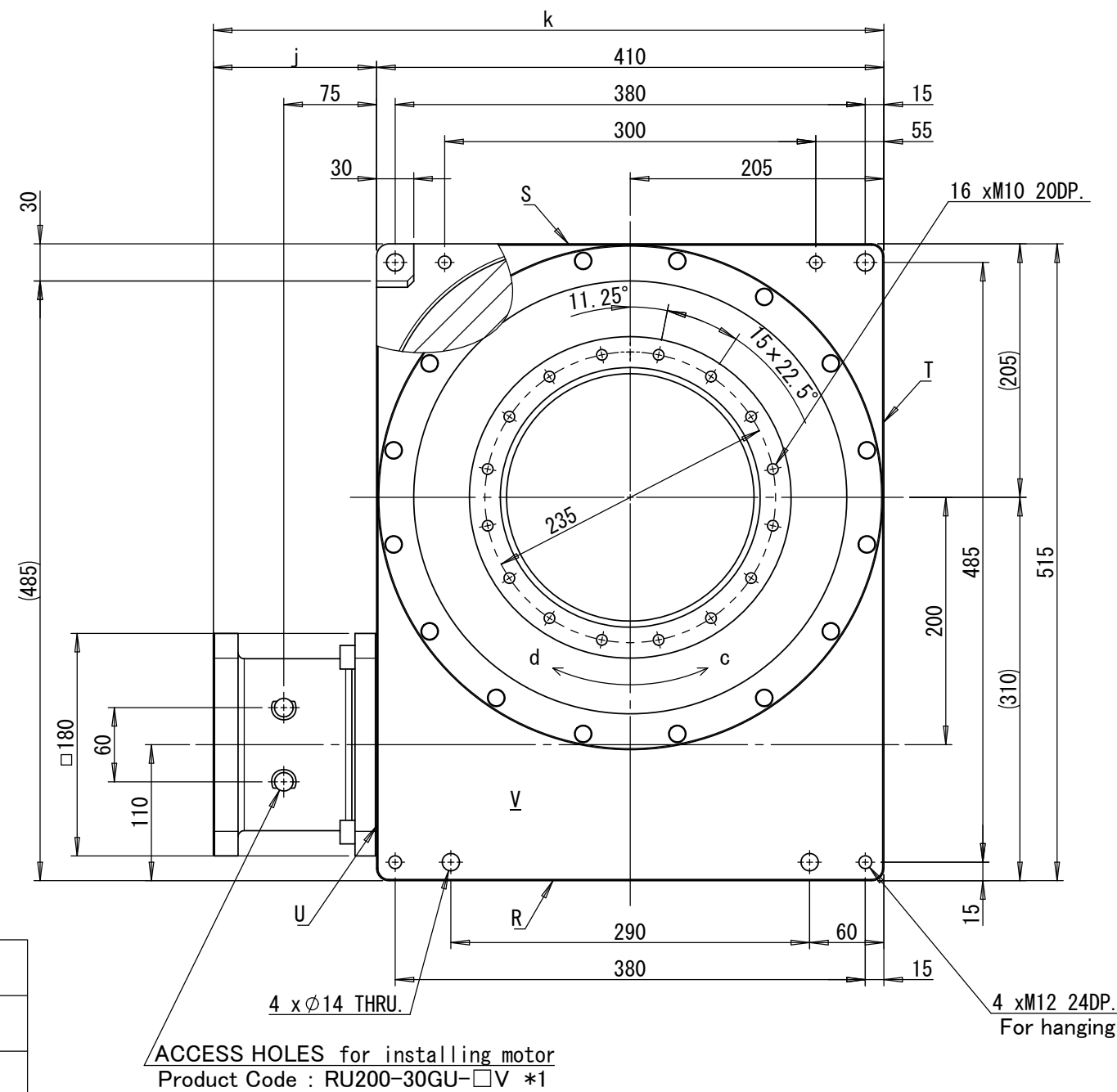
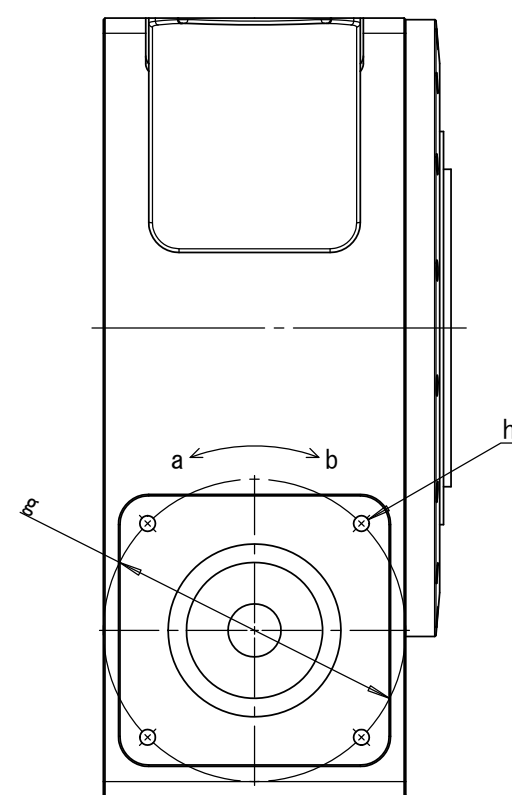
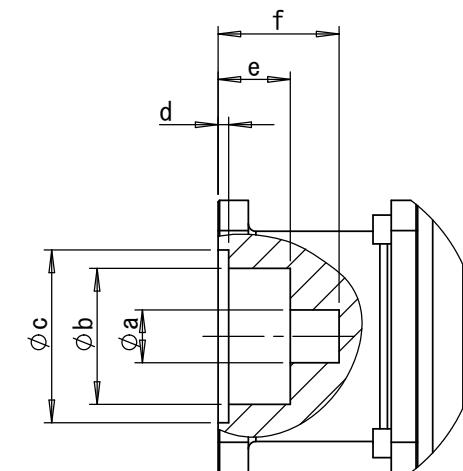
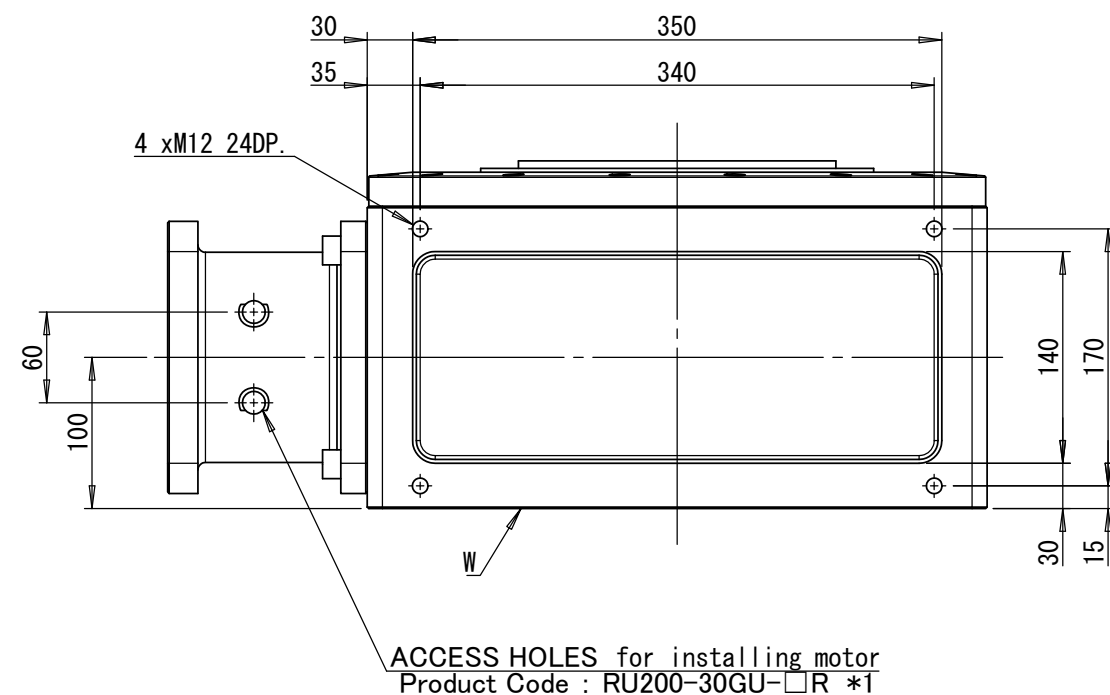


Dimensions													Maximum Motor Torque(N・m)*3
Product Code		a	b	c	d	e	f	g	h	j	k	Inertia(kg・m ²)*2	
RU200-30GU-AV	RU200-30GU-AV-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-AW	RU200-30GU-AW-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-AR	RU200-30GU-AR-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-AS	RU200-30GU-AS-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-BV	RU200-30GU-BV-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-BW	RU200-30GU-BW-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-BR	RU200-30GU-BR-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-BS	RU200-30GU-BS-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79~80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-CV	RU200-30GU-CV-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112~113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-CW	RU200-30GU-CW-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112~113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-CR	RU200-30GU-CR-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112~113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10 ⁻³	160
RU200-30GU-CS	RU200-30GU-CS-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112~113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10 ⁻³	160


- Notes.
- *1 モータ軸締結用アクセスホールは製品コードに該当する箇所2箇所のみ加工
Only two access holes for assembling motor is specified by attachment code to be machined.
 - *2 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.
 - *3 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.
 - *4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35^{+0.010}_{-0}$ 、 $\phi 35^{+0}_{-0.016}$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft are $\phi 35^{+0.010}_{-0}$ and $\phi 35^{+0}_{-0.016}$.
 - *5 取付可能モータ軸径は、 $\phi 42^{+0}_{-0.016}$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 42^{+0}_{-0.016}$.



減速比 Reduction ratio	30	
静定格出力トルク Static output torque rating	3,090	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	40	min ⁻¹
定格出力回転数 Nominal output speed	20	min ⁻¹
位置決め精度 Positioning accuracy	40	arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±5	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	63,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	48,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	16,000	N・m
入出力軸回転方向 Direction of input-output shafts rotation	a-d, b-c	
製品概略質量 Weight	180	kg



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

		Scale 1:5	Date 19/Jan/2016
Designer Y. Tomiyama		Checker K. Iida	
Draftsman K. Koike		Assent K. Iida	

3			
2			
1			
Correction		Sign	Date
Model	<i>RollerDrive</i> RU200-30GU	CERTIFIED PRINT	
Draw.No. RU2001K3077-000			