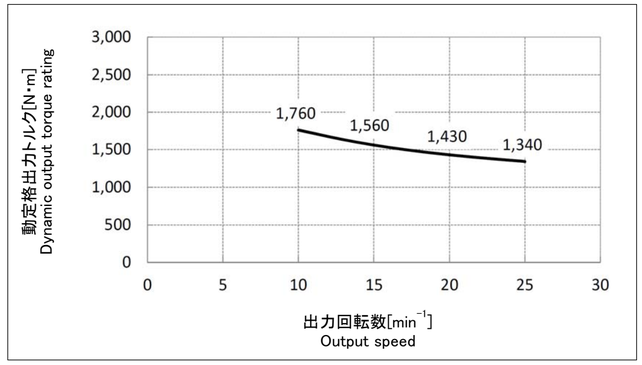
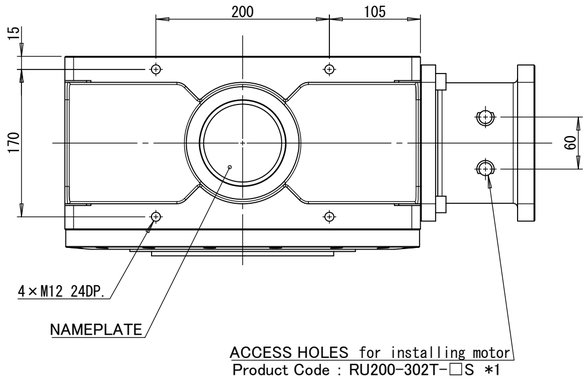
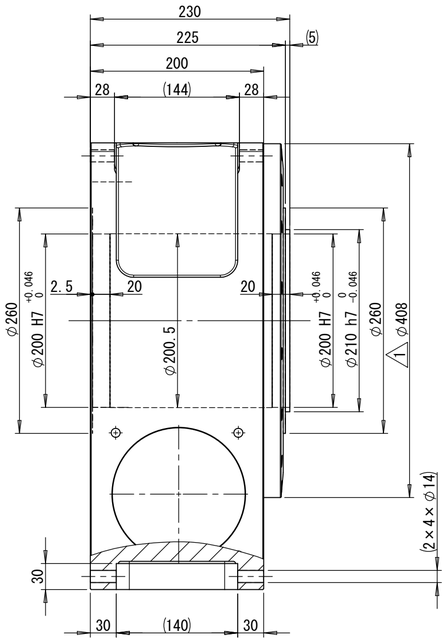


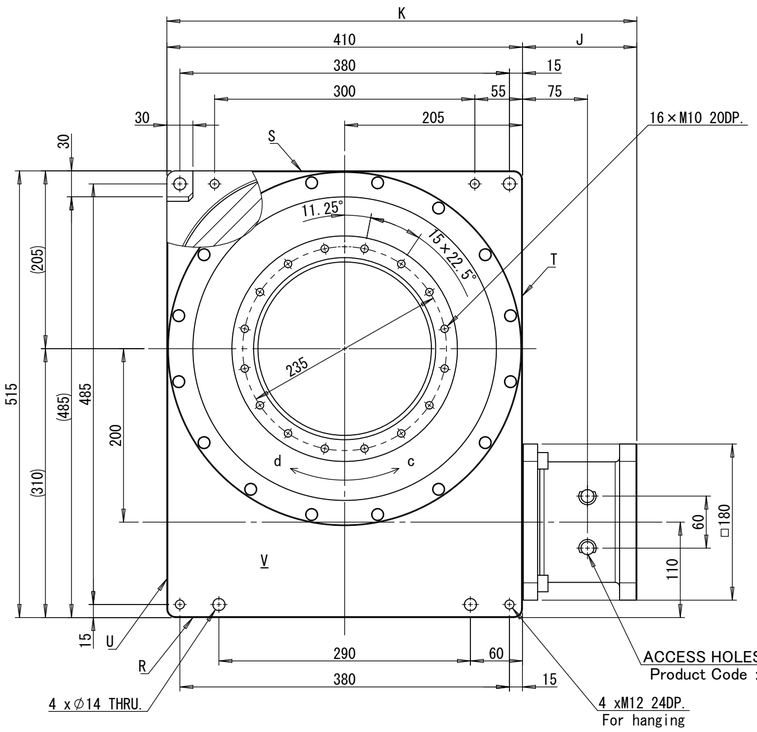


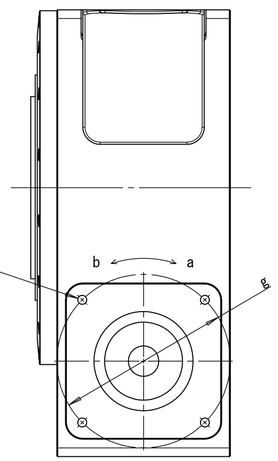
Product Code		Dimensions a	b	c	d	e	f	g	h	J	K	Inertia(kg・m²)*2	Maximum Motor Torque(N・m)*3
RU200-302T-AV	RU200-302T-AV-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-AW	RU200-302T-AW-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-AR	RU200-302T-AR-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-AS	RU200-302T-AS-A	35 *4	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-BV	RU200-302T-BV-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-BW	RU200-302T-BW-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-BR	RU200-302T-BR-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-BS	RU200-302T-BS-A	42 *5	90	114.3	7	47.8	79～80	200	4×M12 20DP.	132	542	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-CV	RU200-302T-CV-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112～113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-CW	RU200-302T-CW-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112～113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-CR	RU200-302T-CR-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112～113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10^{-3}	160
RU200-302T-CS	RU200-302T-CS-A	42 *5	90	114.3	7	81.8	112～113	200	4×M12 20DP.	166	576	9.2×10^{-3}	160

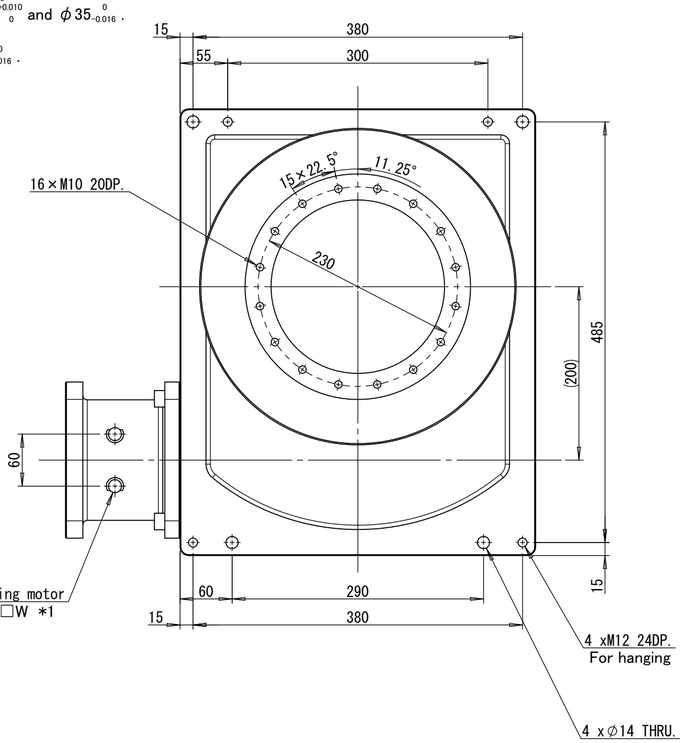
△1 △1 ~~24~~

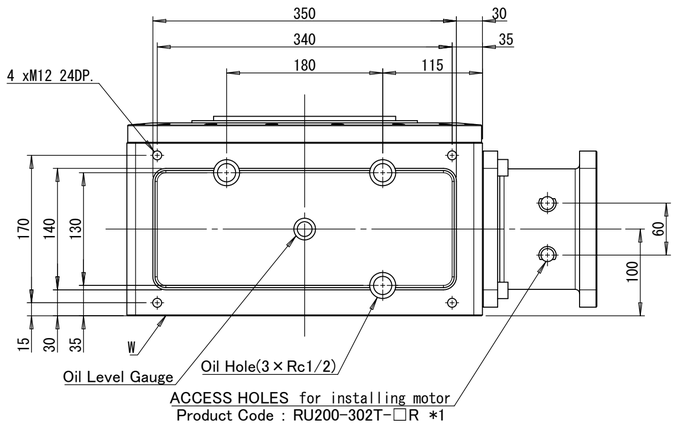
Notes.
*1 モータ軸締結用アクセスホールは製品コードに該当する箇所に2箇所のみ加工
Only two access holes for assembling motor is specified by attachment code to be machined.
*2 慣性モーメント(イナーシャ)はモータ軸換算値とする。(モータイナーシャは含まない)。
The moment of inertia is on motor shaft except for motor of inertia.
*3 サーボモータは上表最大モータトルク以下で使用のこと。
Do not operate the servo motor more than specified maximum motor torque which is on above table.
*4 取付可能モータ軸径は、$\phi35^{+0.010}_{0}$, $\phi35^{0}_{-0.016}$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft are $\phi35^{+0.010}_{0}$ and $\phi35^{0}_{-0.016}$.
*5 取付可能モータ軸径は、$\phi42^{0}_{-0.016}$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi42^{0}_{-0.016}$.

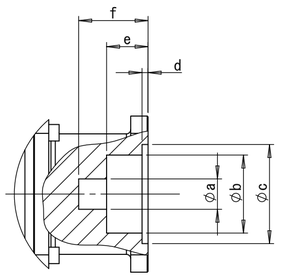












モータ取付部詳細図
Detail of the motor attachment

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	65	min^{-1}
定格出力回転数 Nominal output speed	25	min^{-1}
位置決め精度 Positioning accuracy	40	arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±5	arcsec以下
出力軸アキシアル振れ(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
出力軸許容アキシアル荷重 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

△3			
△2			
△1	Correction of the drawing 10	K.Koike	13/Jan/2016
	Correction	Sign	Date

Model RollerDrive RU200-302T
CIRTIFIED PRINT
Draw.No. RU2001K3017-010

Scale 1:5 Date 16/Jul/2015
Designer Y.Tomiyama Checker H.Takayama
Draftsman K.Koike Assent K.Iida

SANKYO SEISAKUSHO CO.

A2
unit:mm