



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

減速比 Reduction ratio	90	
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-c, b-d	
製品概略質量 Weight	200	kg

Product Code		Dimensions								Inertia($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)*1	Maximum Motor Torque($\text{N} \cdot \text{m}$)*2
		a	b	c	d	e	f	g	h		
RU200-903T-AS	RU200-903T-AS-A	24 *3	100	110	10	11.5	40~65	145	4×M8 16DP.	1.71×10^{-3}	125
RU200-903T-BS	RU200-903T-BS-A	28 *4	100	110	10	11.5	40~65	145	4×M8 16DP.	1.71×10^{-3}	125
RU200-903T-CS	RU200-903T-CS-A	35 *5	100	114.3	10	12	40~80	200	4×M12 24DP.	1.71×10^{-3}	125
RU200-903T-DS	RU200-903T-DS-A	35 *6	100	114.3	10	12	40~80	200	4×M12 24DP.	1.71×10^{-3}	125

- 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.
- *3 取付可能モータ軸径は、 $\phi 24_{-0.021}^0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 24_{-0.021}^0$
- *4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 28_{-0.021}^0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 28_{-0.021}^0$
- *5 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35_{-0.016}^{+0.010}$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 35_{-0.016}^{+0.010}$
- *6 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35_{-0.016}^0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 35_{-0.016}^0$

Correction of the drawing Correction	10 Sign	21/Jan/2016 Date
Model RollerDrive RU200-903T	CERTIFIED PRINT	
Draw.No. RU2001K3025-010		