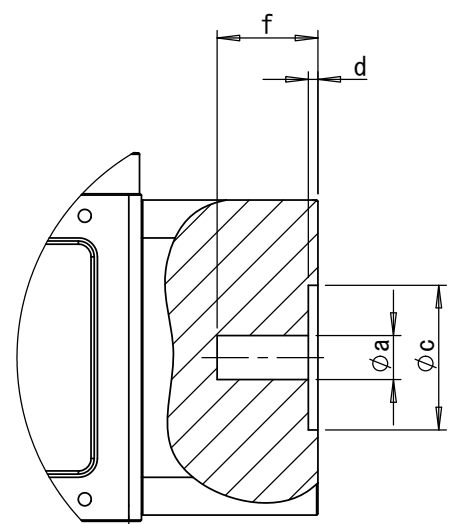
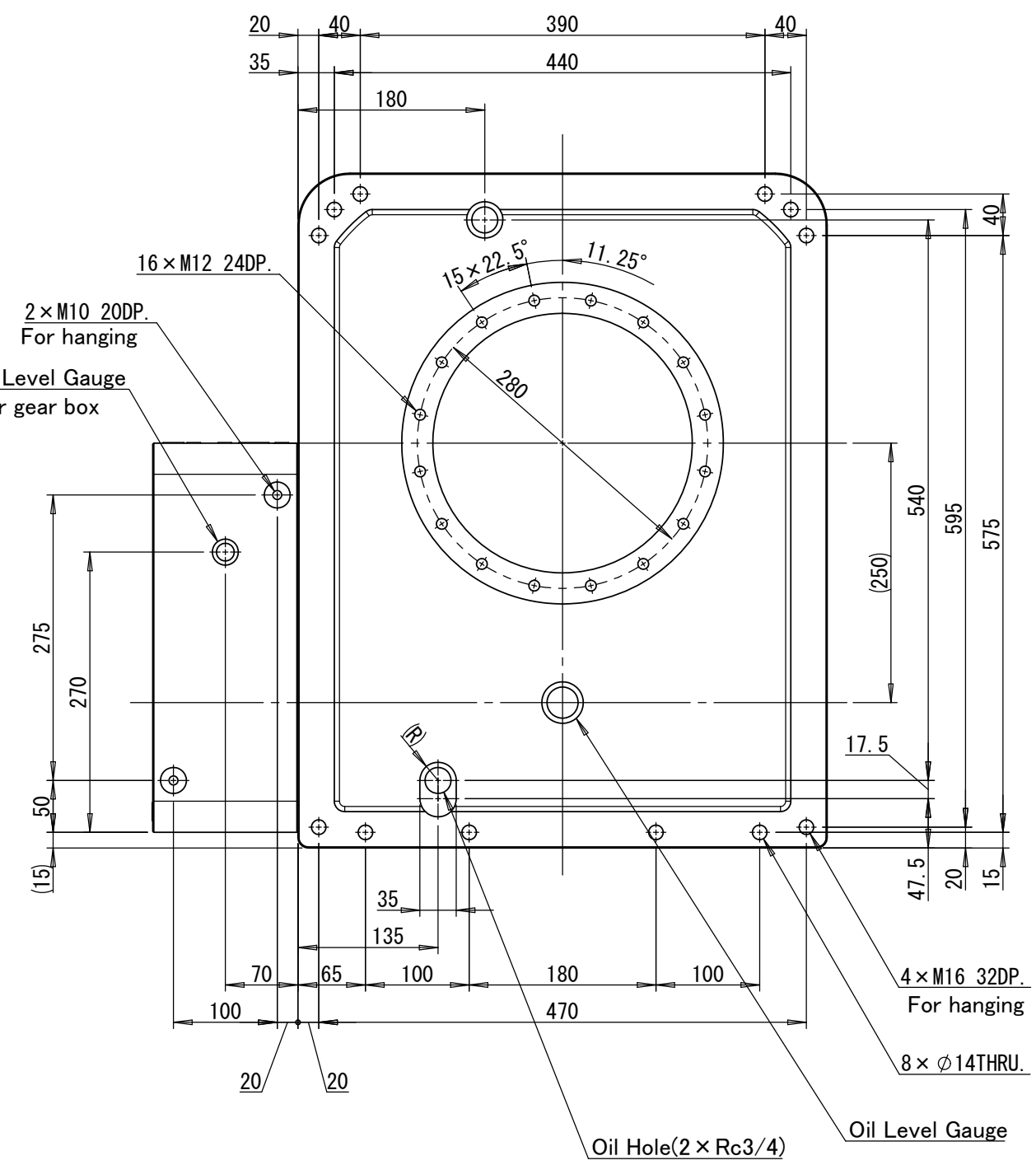
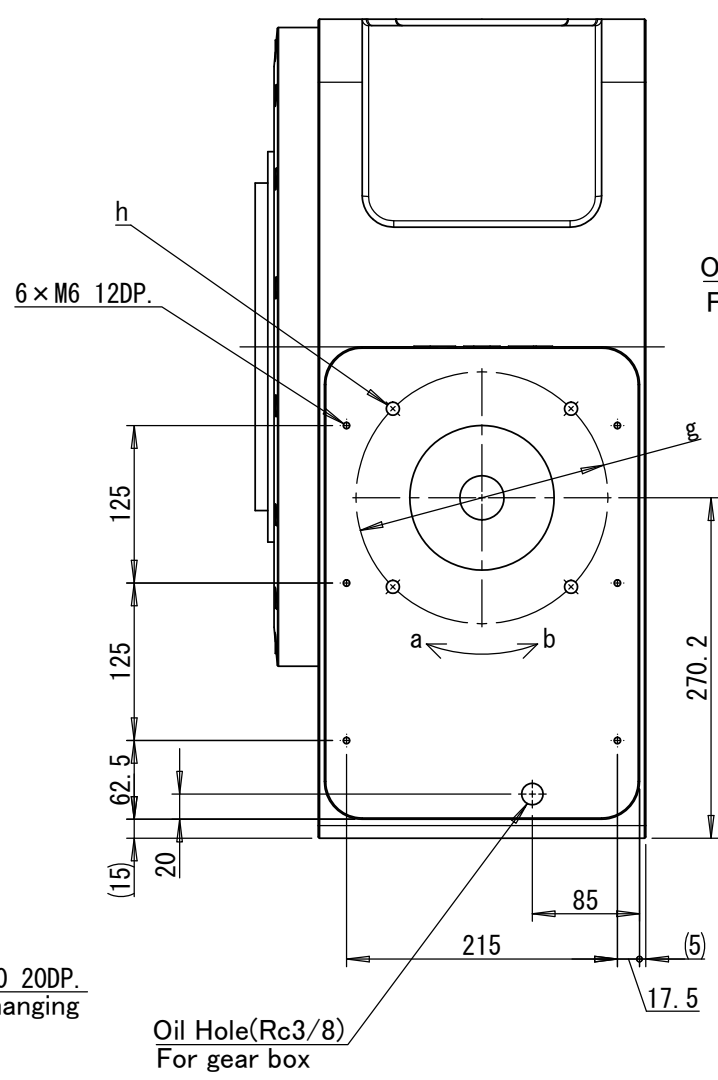
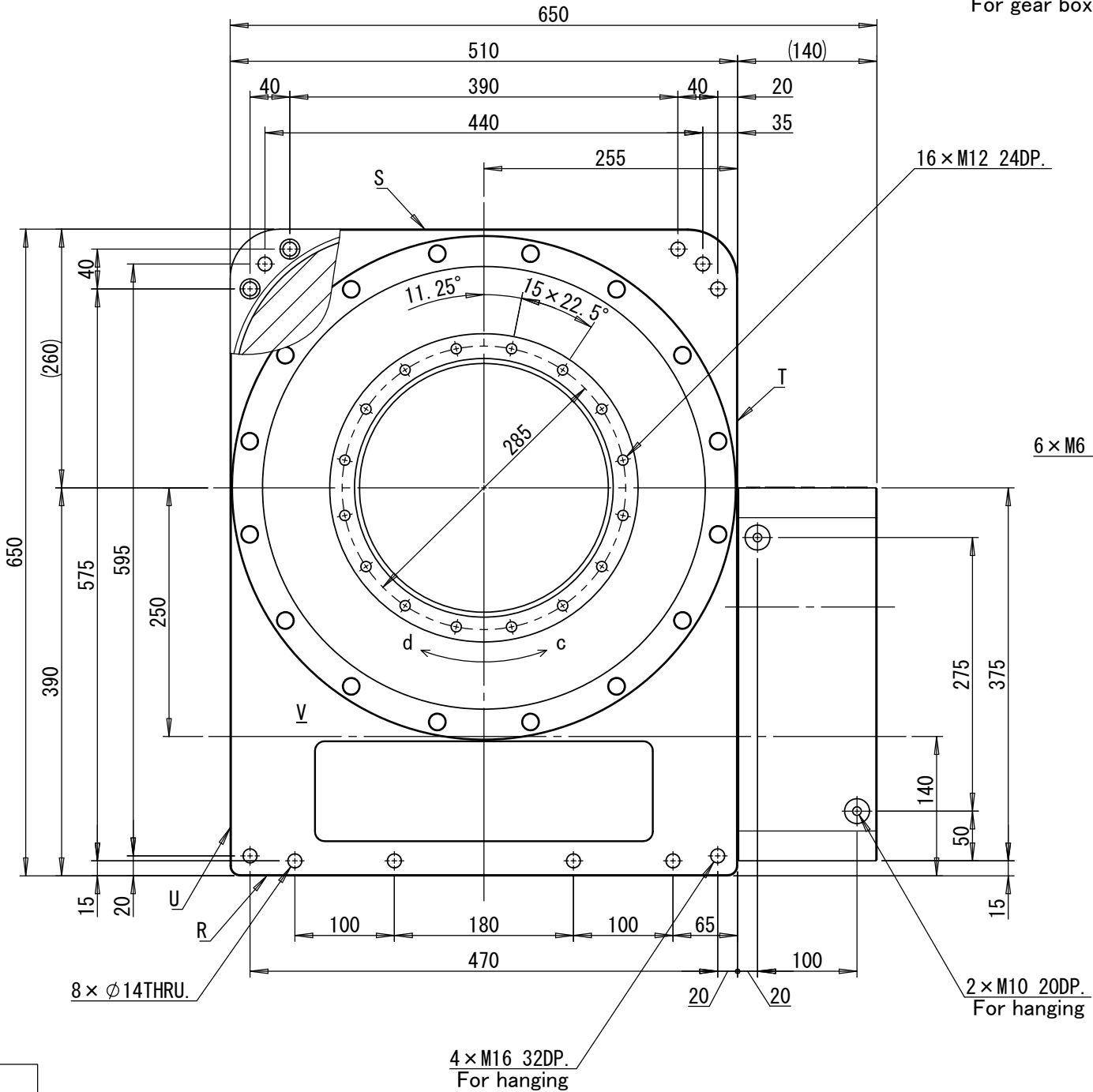
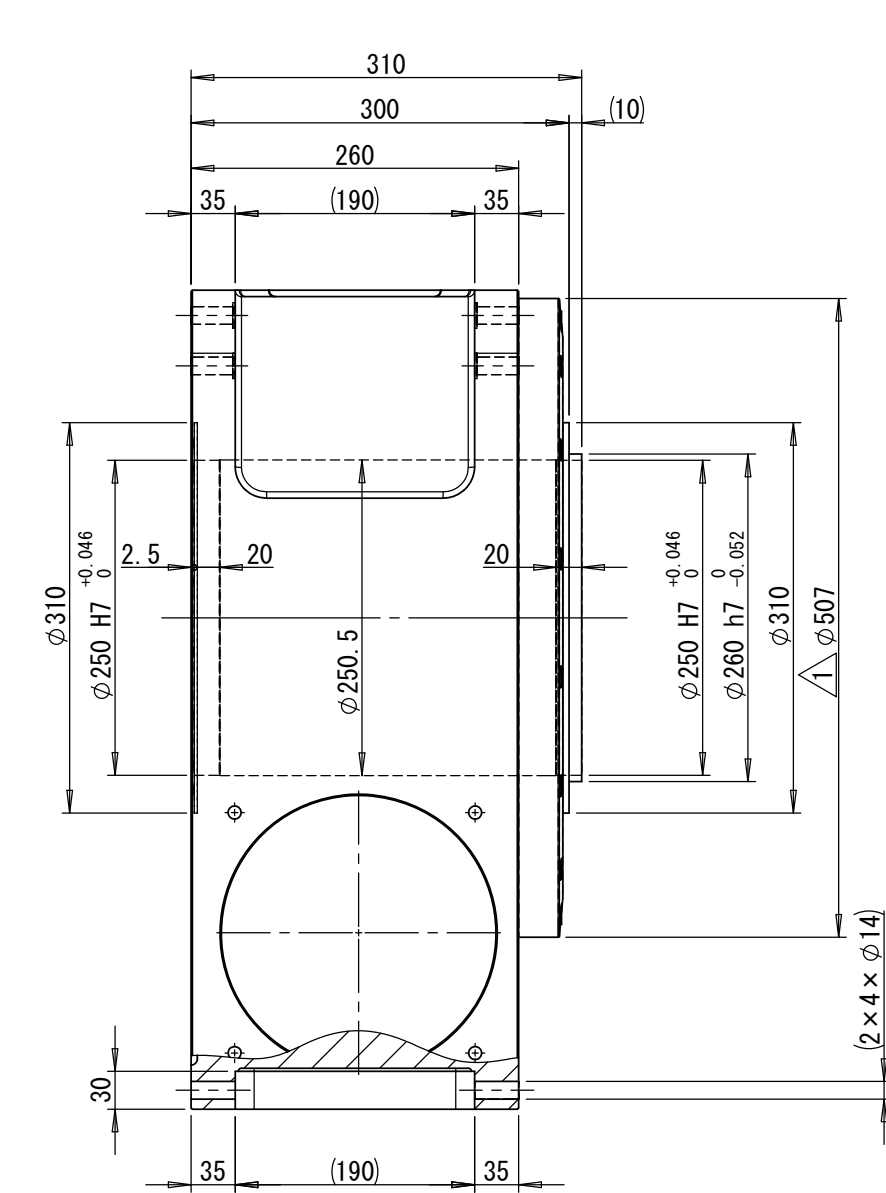





Product Code		Dimensions								Inertia (kg · m ²) *1	Maximum Motor Torque (N · m) *2
		a	b	c	d	e	f	g	h		
RU250-1006T-AS	RU250-1006T-AS-A	35 *3	—	114.3	7.5	—	40~80	200	4×M12 24DP.	9.1 × 10 ⁻³	110
RU250-1006T-BS	RU250-1006T-BS-A	35 *4	—	114.3	7.5	—	40~80	200	4×M12 24DP.	9.1 × 10 ⁻³	110

- 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、 $\phi 35^{+0.010}_0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 35^{+0.010}_0$
 - *4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35^{-0.016}_0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 35^{-0.016}_0$



モータ取付部詳細図
Detail of the motor attach

減速比 Reduction ratio	100	
静定格出力トルク Static output torque rating	8,140	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	130,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	95,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	38,000	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	425	kg

			
			
	Correction of the drawing	10	K. Koike
	Correction		11/Jan/2016
Model	<i>RollerDrive</i> RU250-1006T		CERTIFIED PRINT
Draw.No.			
RU2501K3040-010			