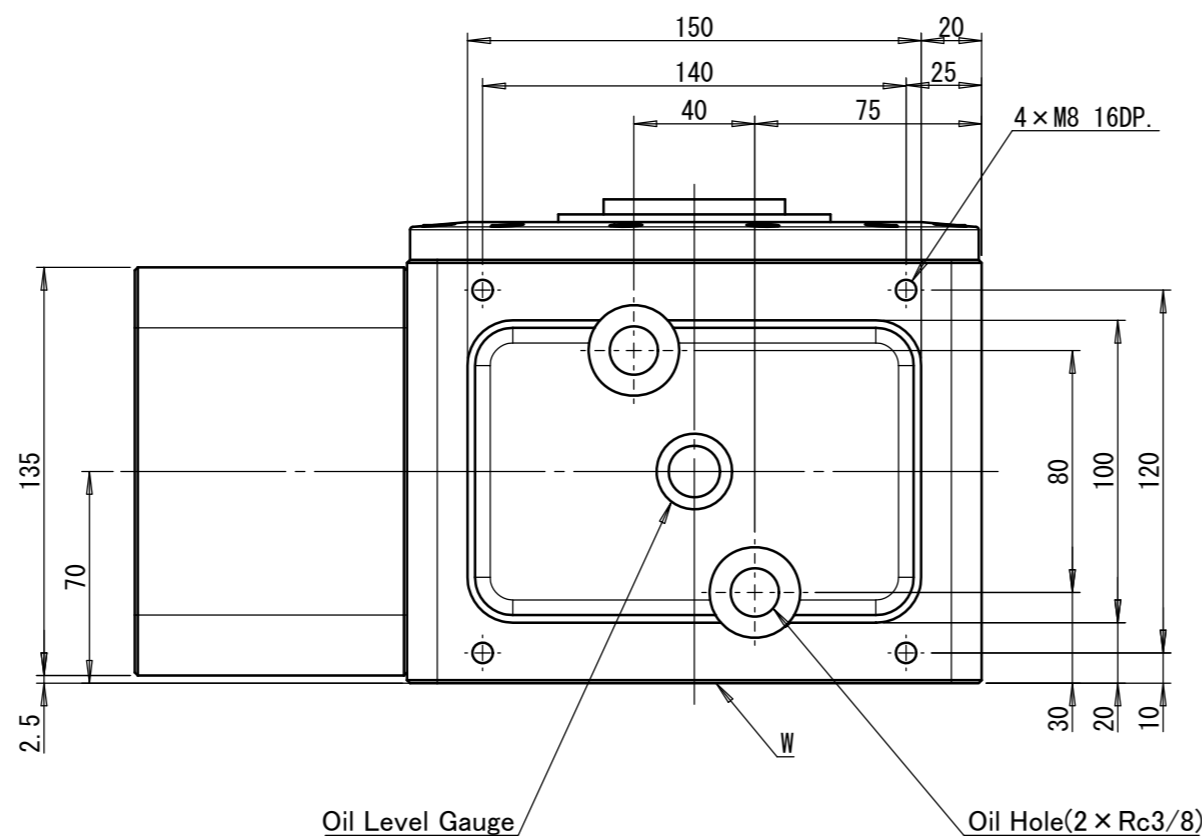


モータ取付部詳細図
Detail of the motor attachment

減速比 Reduction ratio	60	
静定格出力トルク Static output torque rating	360	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	150	min ⁻¹
定格出力回転数 Nominal output speed	50	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	16,500	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	14,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	1,000	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	40	kg



Product Code		Dimensions								Inertia (kg・m ²)*1	Maximum Motor Torque (N・m)*2
		a	b	c	d	e	f	g	h		
RU80-602U-AS	RU80-602U-AS-A	10	65	80	7	12.5	30~50.5	100	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59
RU80-602U-BS	RU80-602U-BS-A	14	65	80	7	12.5	30~50.5	100	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59
RU80-602U-CS	RU80-602U-CS-A	16	65	80	7	12.5	30~50.5	100	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59
RU80-602U-DS	RU80-602U-DS-A	19	65	70	7	12.5	30~50.5	90	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59
RU80-602U-ES	RU80-602U-ES-A	14	65	70	7	12.5	30~50.5	90	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59
RU80-602U-FS	RU80-602U-FS-A	16	65	70	7	12.5	30~50.5	90	4 × M6 12DP.	1.61 × 10 ⁻²	13.59

- 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.

Correction of the drawing	01	K. Koike	20/Jun/2016
Correction		Sign	Date
Model	RollerDrive RU80-602U		CERTIFIED PRINT
Draw.No.	RU0801K3204-001		