


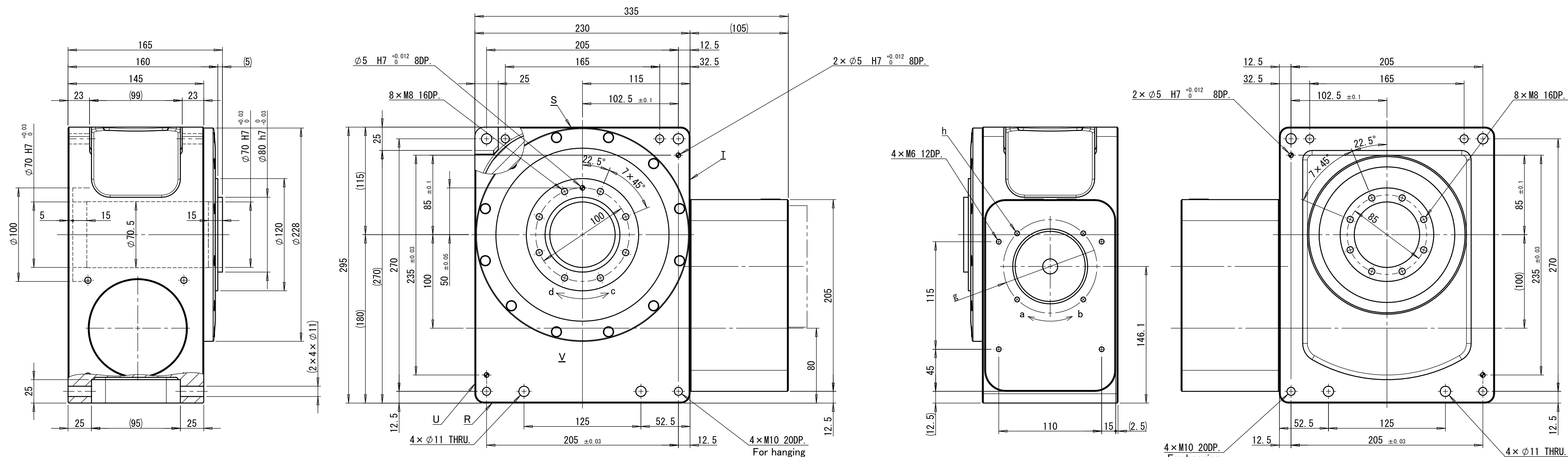
7			8			10				11				12				13	
Product Code			Dimensions										Inertia (kg · m <sup>2</sup> )*1		Maximum Motor Torque (N · m)*2				
			a	b	b'	c	c'	d	d'	e	f	f'					g	h	j
RU100-602T-AS	RU100-602T-AS-A	10	—	—	80	—	9.5	—	e	50	—	100	4 × M6 12DP.	—	—	—	—	4.18 × 10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-602T-BS	RU100-602T-BS-A	14	—	—	80	—	9.5	—	—	50	—	100	4 × M6 12DP.	—	—	—	—	4.18 × 10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-602T-CS	RU100-602T-CS-A	16	—	—	80	—	9.5	—	—	50	—	100	4 × M6 12DP.	—	—	—	—	4.18 × 10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-602T-DS	RU100-602T-DS-A	19	—	70	—	110	—	7	—	—	70	145	4 × M8 16DP.	20	130	12	76	4.84 × 10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-602T-ES	RU100-602T-ES-A	22	—	70	—	110	—	7	—	—	70	145	4 × M8 16DP.	20	130	12	76	4.84 × 10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-602T-FS	RU100-602T-FS-A	24	—	70	—	110	—	7	—	—	70	145	4 × M8 16DP.	20	130	12	76	4.84 × 10 <sup>-4</sup>	29.81

Notes.

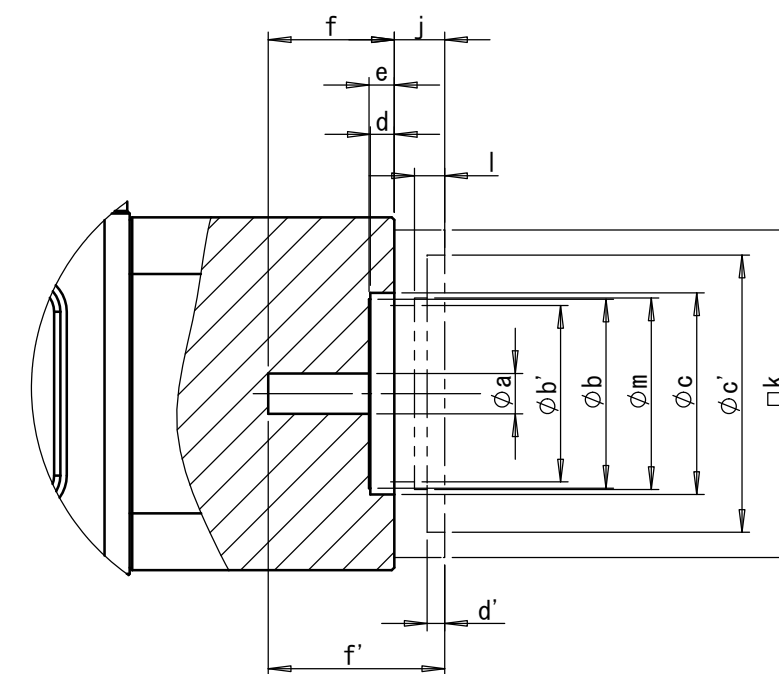
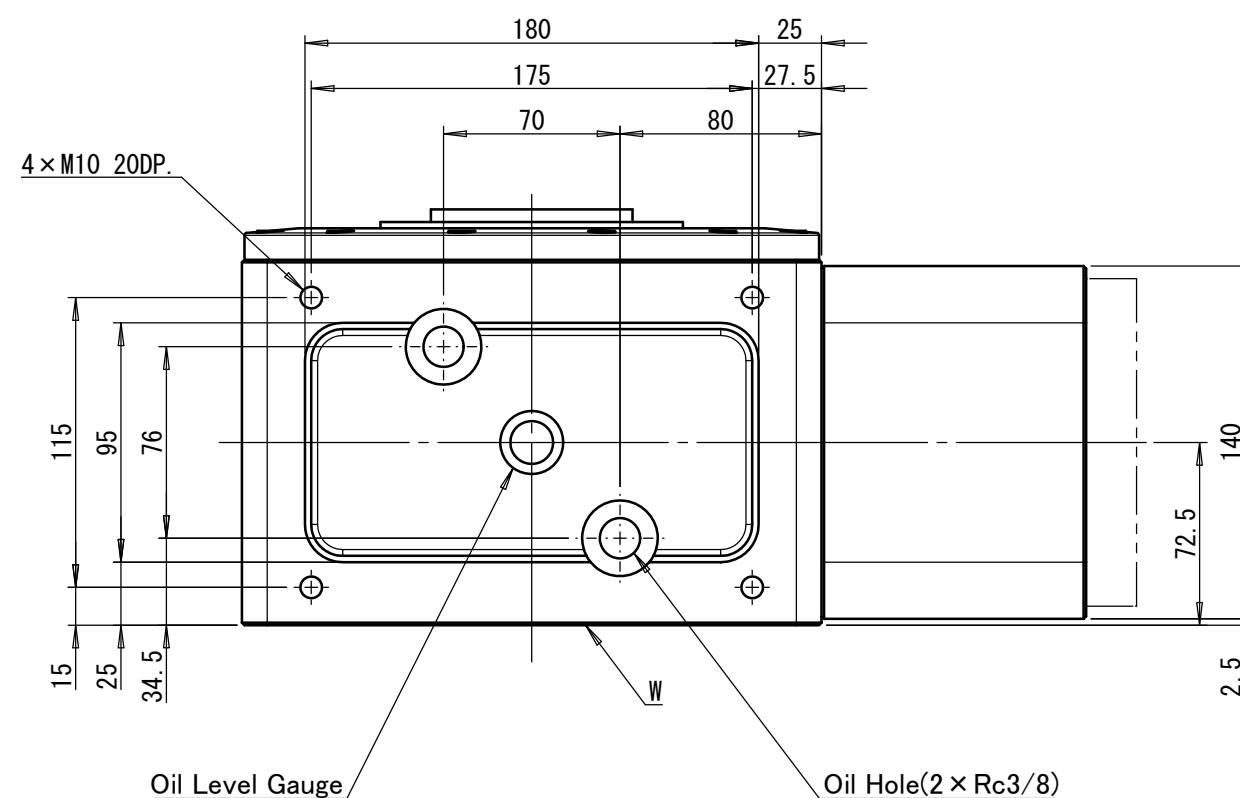
\*1 慣性モーメント(イナーシャ)はモータ軸換算値とする。(モータイナーシャは含まない)。  
The moment of inertia is on motor shaft except for motor of inertia.

\*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 アタッチメントコードがDS、ES、FSの場合、ギヤボックスにモータ取付フランジが装着されます。  
If the attachment code is DS, ES, or FS, the gear box will have a motor mounting flange.



減速比 Reduction ratio	60	
静定格出力トルク Static output torque rating	1,000	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 <sup>-1</sup>
定格出力回転数 Nominal output speed	45	min <sup>-1</sup>
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	21,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	18,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	1,700	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	55	kg



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

	Scale <b>1 : 3</b>	Date <b>01/Dec/2015</b>
Designer <b>K. Katsumata</b>	Checker <b>H. Takayama</b>	
Draftsman <b>K. Koike</b>	Assent <b>K. Iida</b>	

3			
2			
1	Add notes	01	K. Koike 18/Jan/2016
Correction		Sign	Date
Model	<b><i>RollerDrive</i></b> <b>RU100-602T</b>		<b>CERTIFIED PRINT</b>
Draw.No.			
<b>RU1001K3222-001</b>			