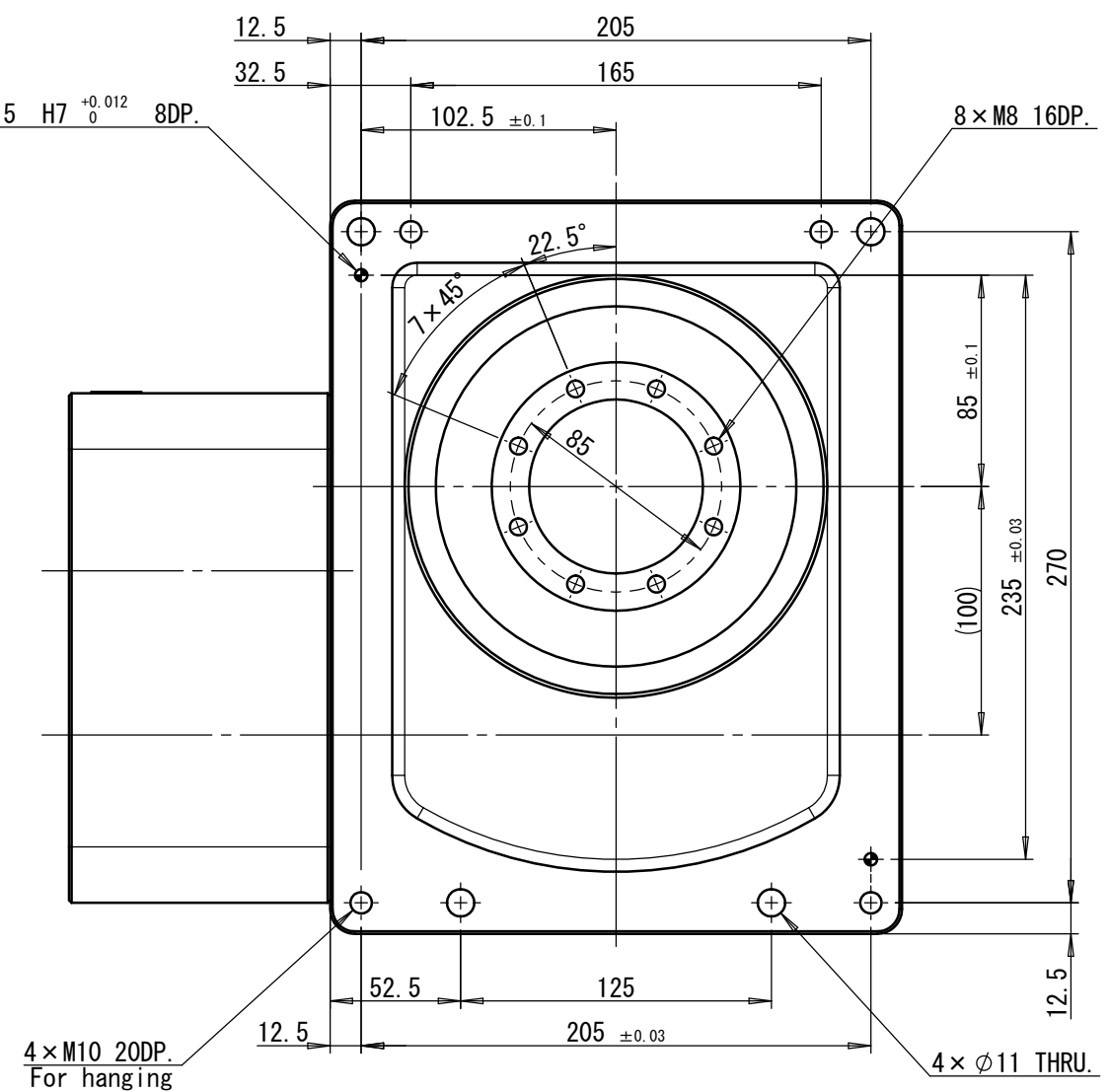
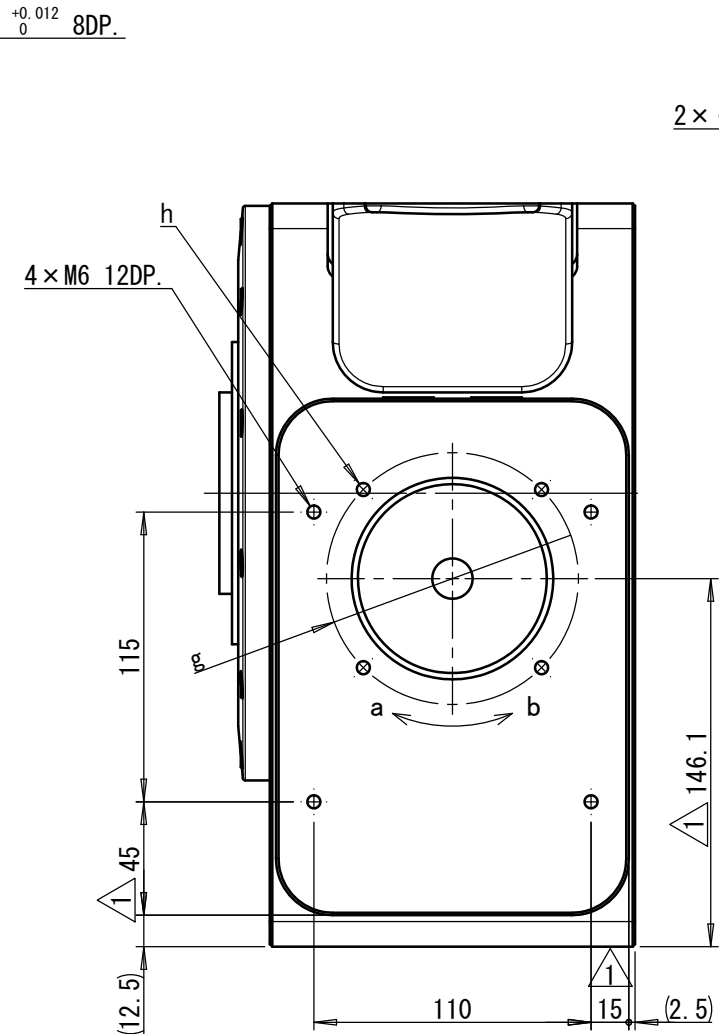
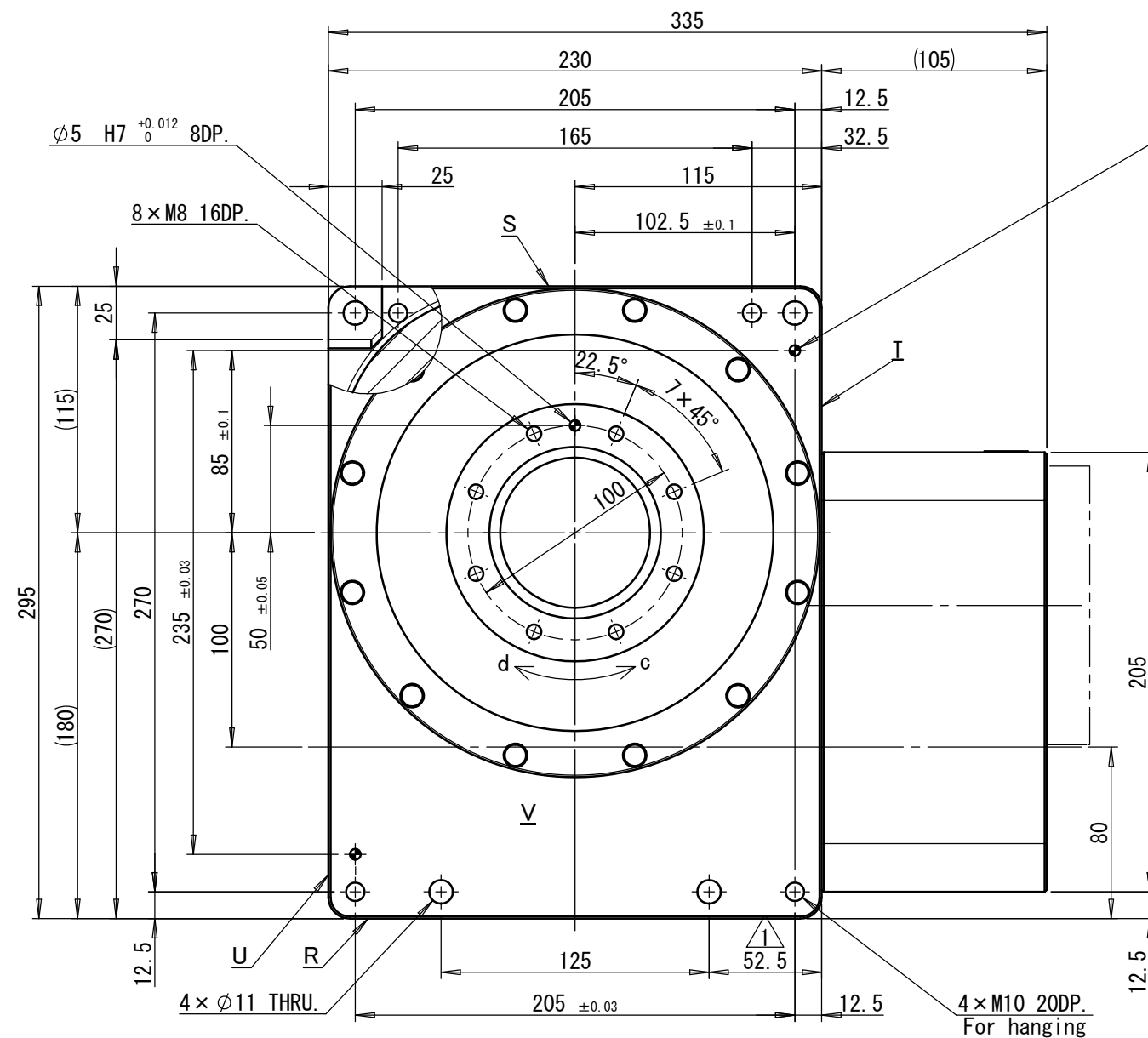
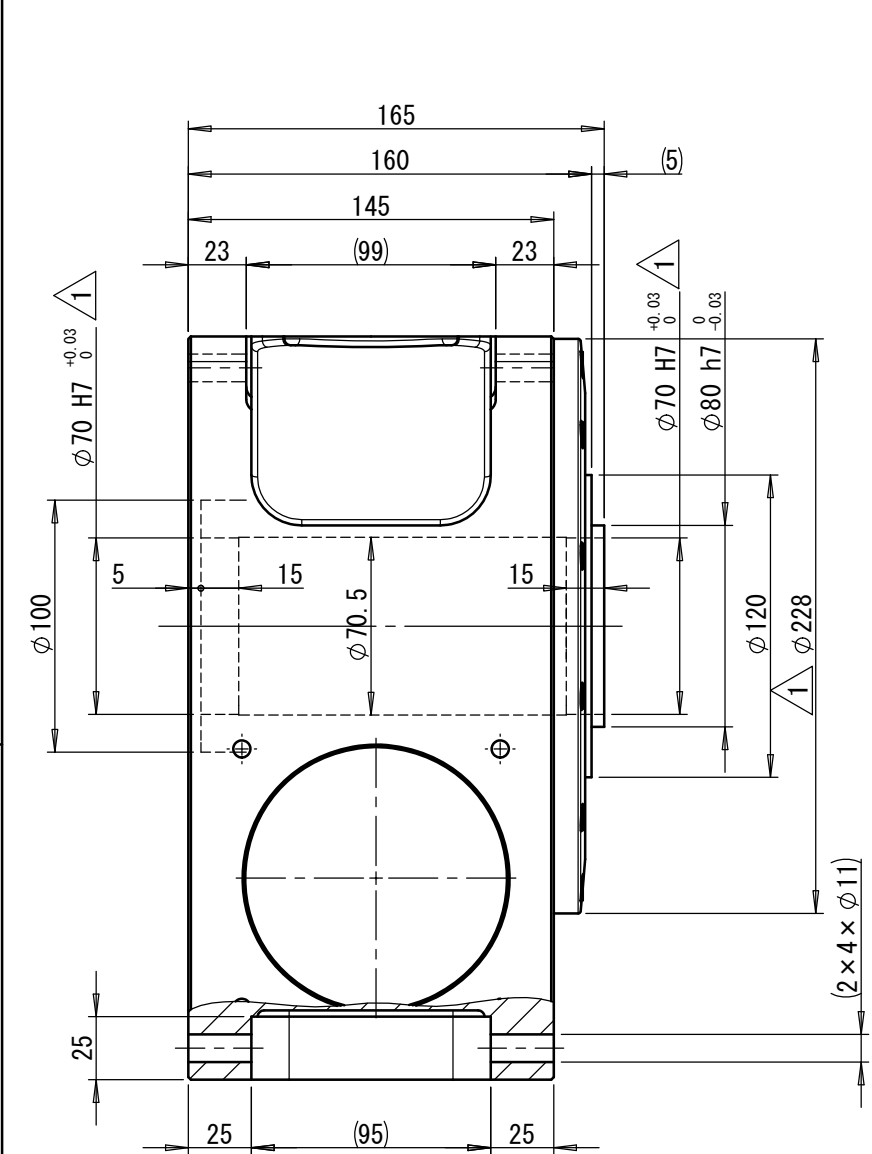
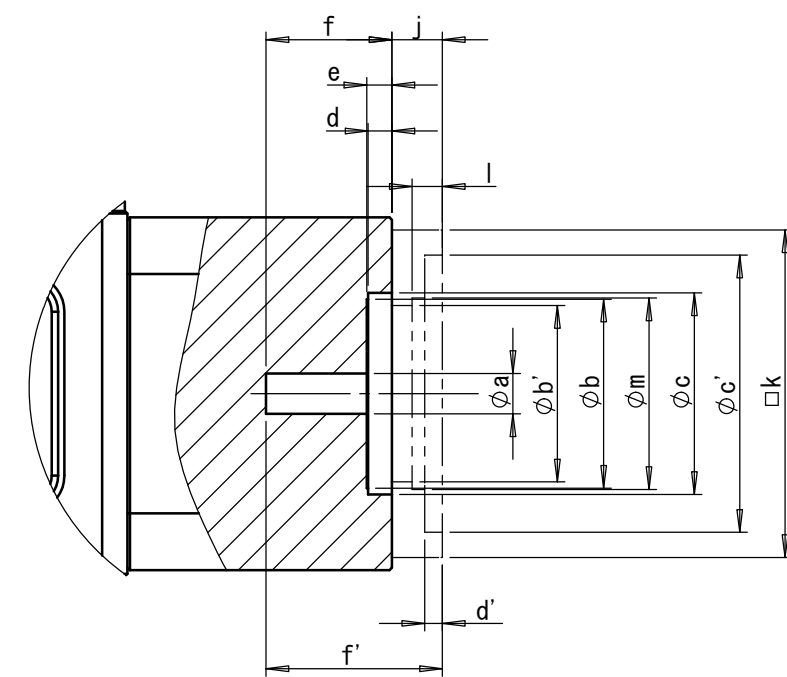
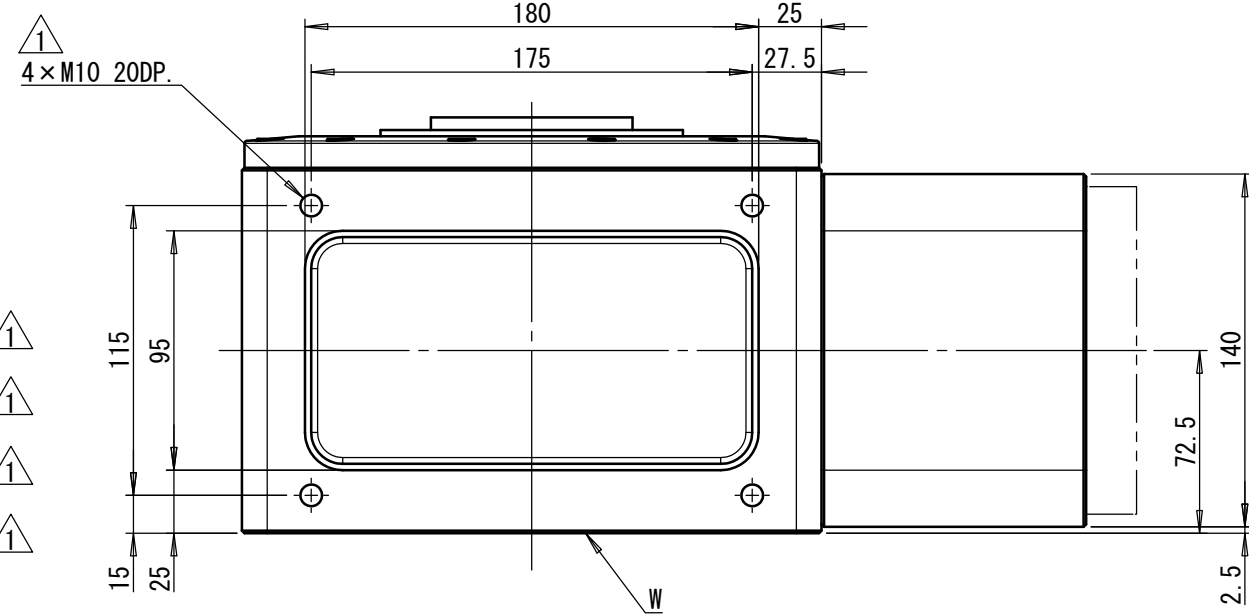


7		8				10				11				12				13	
Product Code		Dimensions															Maximum Motor Torque (N・m)*2		
		a	b	b'	c	c'	d	d'	e	f	f'	g	h	j	k	l		m	Inertia(kg・m <sup>2</sup> ) *1
RU100-60GT-AS	RU100-60GT-AS-A	10	-	-	80	-	9.5	-	-	30~50	-	100	4×M6 12DP.	-	-	-	-	4.18×10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-60GT-BS	RU100-60GT-BS-A	14	-	-	80	-	9.5	-	-	30~50	-	100	4×M6 12DP.	-	-	-	-	4.18×10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-60GT-CS	RU100-60GT-CS-A	16	-	-	80	-	9.5	-	-	30~50	-	100	4×M6 12DP.	-	-	-	-	4.18×10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-60GT-DS	RU100-60GT-DS-A	19	-	70	-	110	-	7	-	-	50~60	145	4×M8 16DP.	20	130	12	76	4.84×10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-60GT-ES	RU100-60GT-ES-A	22	-	70	-	110	-	7	-	-	50~60	145	4×M8 16DP.	20	130	12	76	4.84×10 <sup>-4</sup>	29.81
RU100-60GT-FS	RU100-60GT-FS-A	24	-	70	-	110	-	7	-	-	50~60	145	4×M8 16DP.	20	130	12	76	4.84×10 <sup>-4</sup>	29.81
		80.5 110.5				△		△		△		△						△	
						△		△											

- 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	$\text{N} \cdot \text{m}$
動定格出力トルク Dynamic output torque rating	△上図参照	$\text{N} \cdot \text{m}$
最高出力回転数 Maximum output speed △	100	$\text{min}^{-1}$
定格出力回転数 Nominal output speed △	30	$\text{min}^{-1}$
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	$\mu\text{m}$ 以下
出力軸ラジアル振れ(V面) Radial runout of output outer diameter (V)	10	$\mu\text{m}$ 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	$\text{N} \cdot \text{m}$
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	1:3	Date	03/Apr./2014
Designer	K. Katsumata	Checker	H. Takayama
Draftsman	Y. Tomiyama	Assent	K. Iida

△ Add notes	11	K. Koike	18/Jan/2016
△ Correction of the drawing	10	K. Koike	20/Nov/2015
Correction		Sign	Date
Model	<b>RollerDrive</b> RU100-60GT		<b>CERTIFIED PRINT</b>
Draw.No.	RU1007Z0100-011		