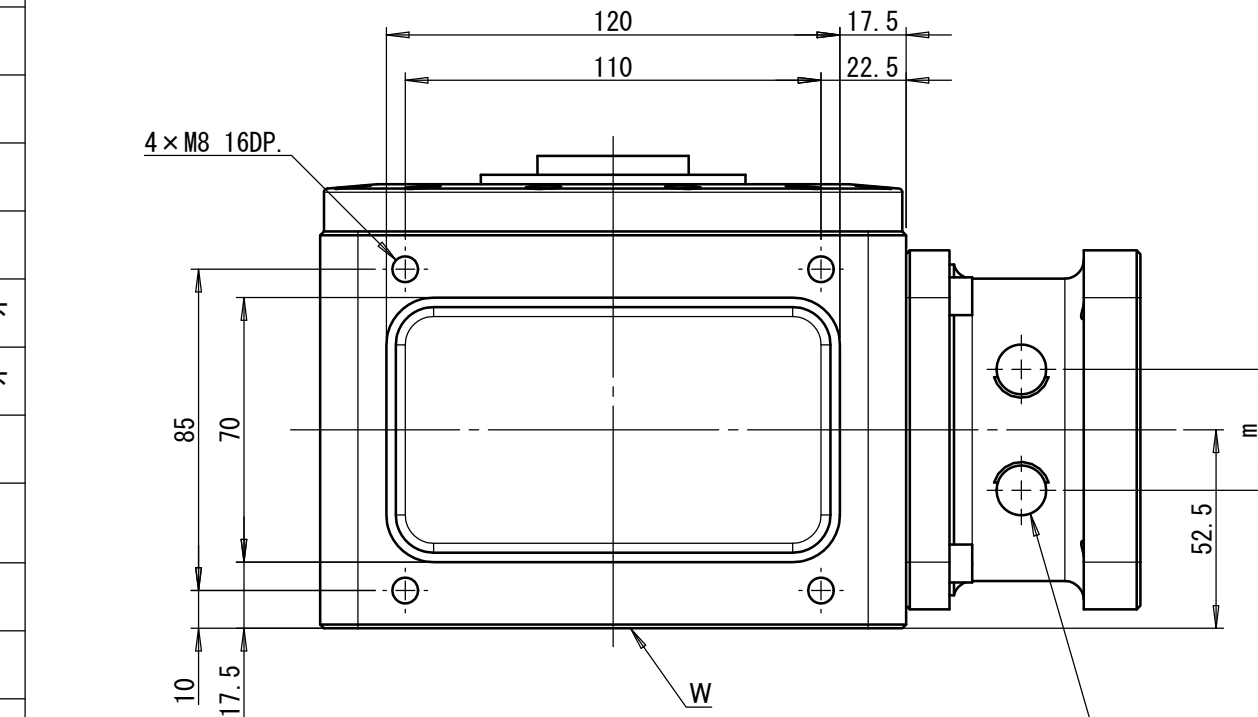
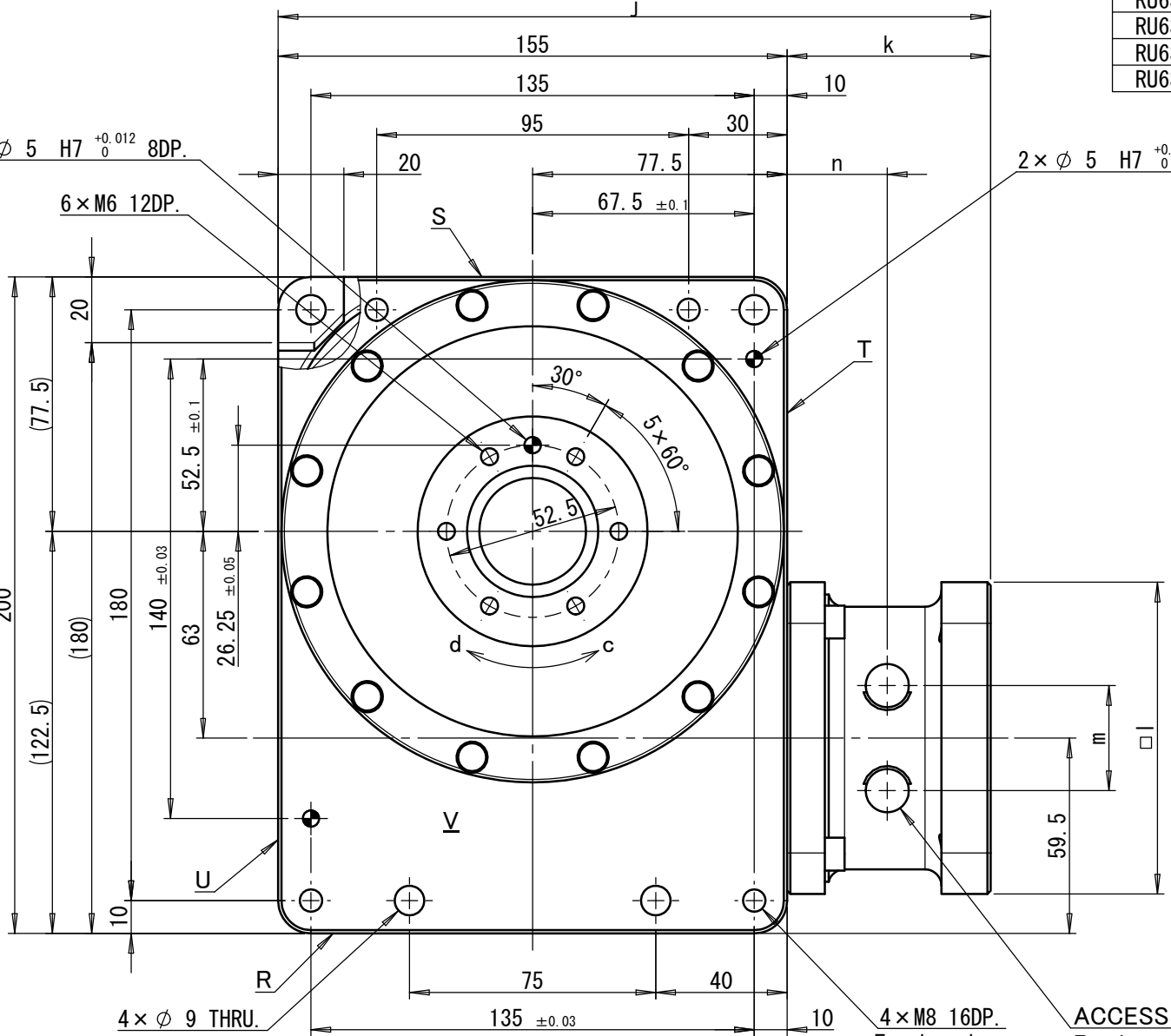
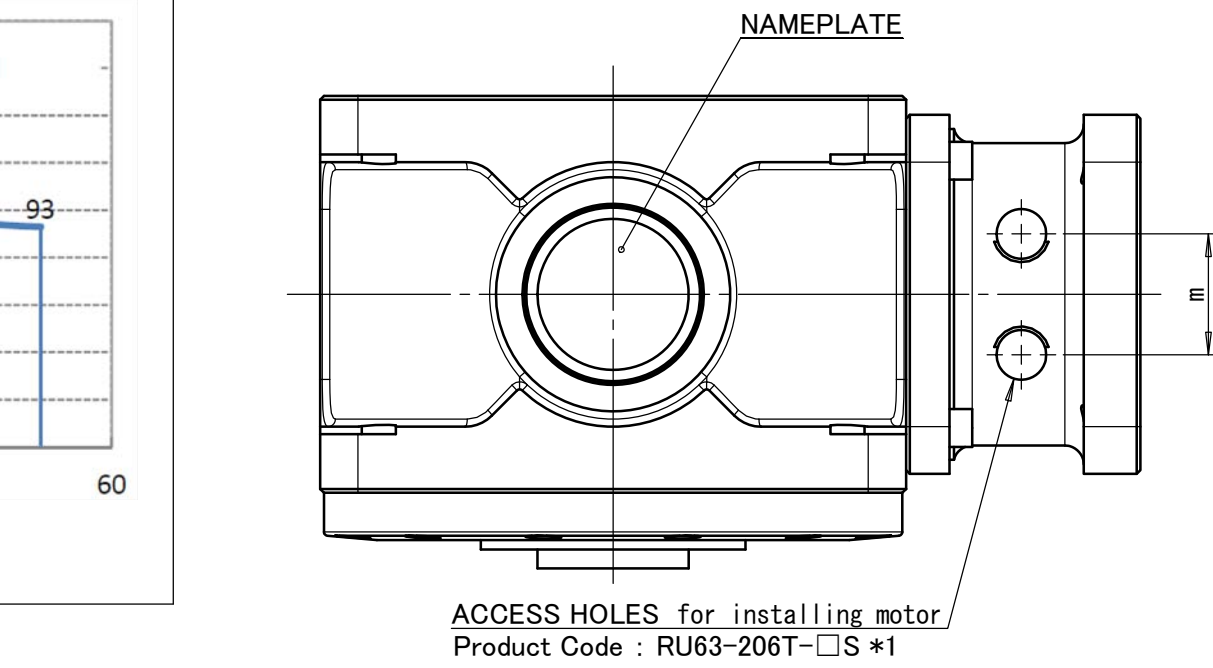
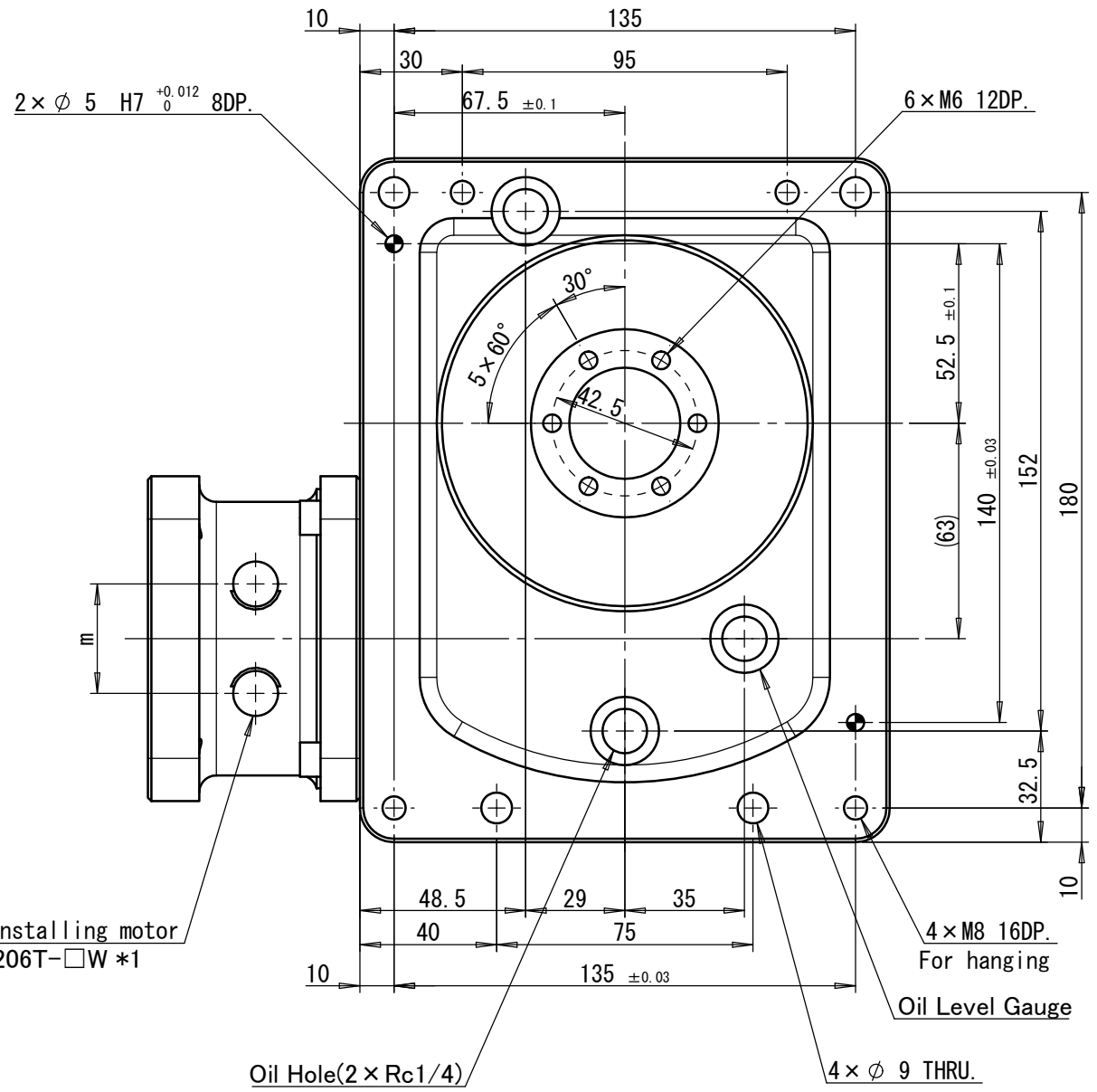
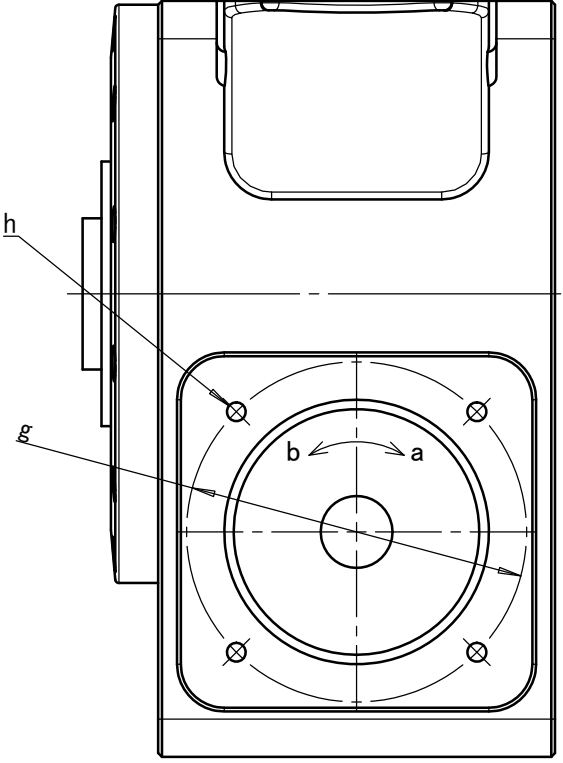


減速比 Reduction ratio	20
静定格出力トルク Static output torque rating	250 N・m
動定格出力トルク Dynamic output torque rating	上図参照 N・m
最高出力回転数 Maximum output speed	150 min^{-1}
定格出力回転数 Nominal output speed	55 min^{-1}
位置決め精度 Positioning accuracy	60 arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±7 arcsec以下
出力軸アキシャル振れ(V面) Axial runout of 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	12,500 N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	11,000 N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	700 N・m
入出力軸回転方向 Direction of input-output shafts rotation	a-d, b-c
製品概略質量 Weight	20 kg

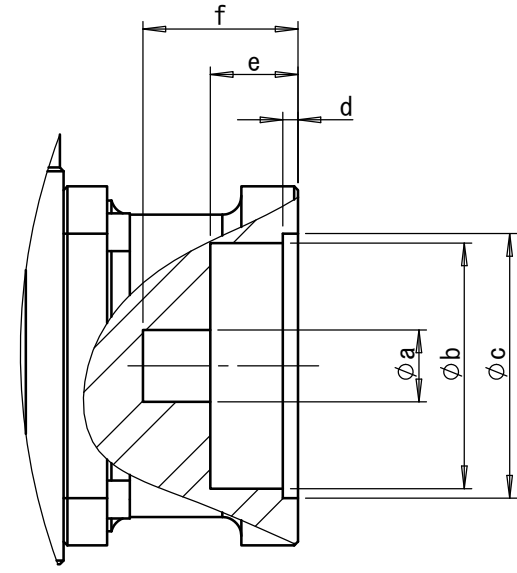


Product Code		a	b	c	d	e	f	g	h	j	k	l	m	n	Inertia($\text{kg} \cdot \text{m}^2$)*2	Maximum Motor Torque ($\text{N} \cdot \text{m}$)*3
RU63-206T-AV	RU63-206T-AV-A	10	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-AW	RU63-206T-AW-A	10	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-AR	RU63-206T-AR-A	10	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-AS	RU63-206T-AS-A	10	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-BV	RU63-206T-BV-A	14	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-BW	RU63-206T-BW-A	14	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-BR	RU63-206T-BR-A	14	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-BS	RU63-206T-BS-A	14	65	80	5	16.2	32~34	100	4×M6 8DP.	210	55	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-CV	RU63-206T-CV-A	14	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-CW	RU63-206T-CW-A	14	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-CR	RU63-206T-CR-A	14	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-CS	RU63-206T-CS-A	14	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-DV	RU63-206T-DV-A	16	65	80	6	23.2	40~41	100	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-DW	RU63-206T-DW-A	16	65	80	6	23.2	40~41	100	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-DR	RU63-206T-DR-A	16	65	80	6	23.2	40~41	100	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-DS	RU63-206T-DS-A	16	65	80	6	23.2	40~41	100	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-EV	RU63-206T-EV-A	19	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-EW	RU63-206T-EW-A	19	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-ER	RU63-206T-ER-A	19	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-ES	RU63-206T-ES-A	19	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-FV	RU63-206T-FV-A	16	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-FW	RU63-206T-FW-A	16	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-FR	RU63-206T-FR-A	16	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-FS	RU63-206T-FS-A	16	65	80	6	20.2	36~38	100	4×M6 12DP.	214	59	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-GV	RU63-206T-GV-A	16	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-GW	RU63-206T-GW-A	16	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-GR	RU63-206T-GR-A	16	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66
RU63-206T-GS	RU63-206T-GS-A	16	65	70	4	23.2	40~41	90	4×M6 15DP.	217	62	95	32	30.5	1.55×10^{-4}	16.66



ACCESS HOLES for installing motor
Product Code : RU63-206T-□V *1

ACCESS HOLES for installing motor
Product Code : RU63-206T-□W *1



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

ACCESS HOLES for installing motor
Product Code : RU63-206T-□R *1

- Notes.
- *1 モータ軸締結用アクセスホールは製品コードに該当する箇所に2箇所のみ加工
Only two access holes for assembling motor is specified by attachment code to be machined.
 - *2 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.
 - *3 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.

Scale	1:2	Date	26/Nov/2015
Designer	K. Katsumata	Checker	H. Takayama
Draftsman	K. Koike	Assent	K. Iida

Model	Correction	Sign	Date
Draw.No.	CERTIFIED PRINT		
RU0631K3166-000			