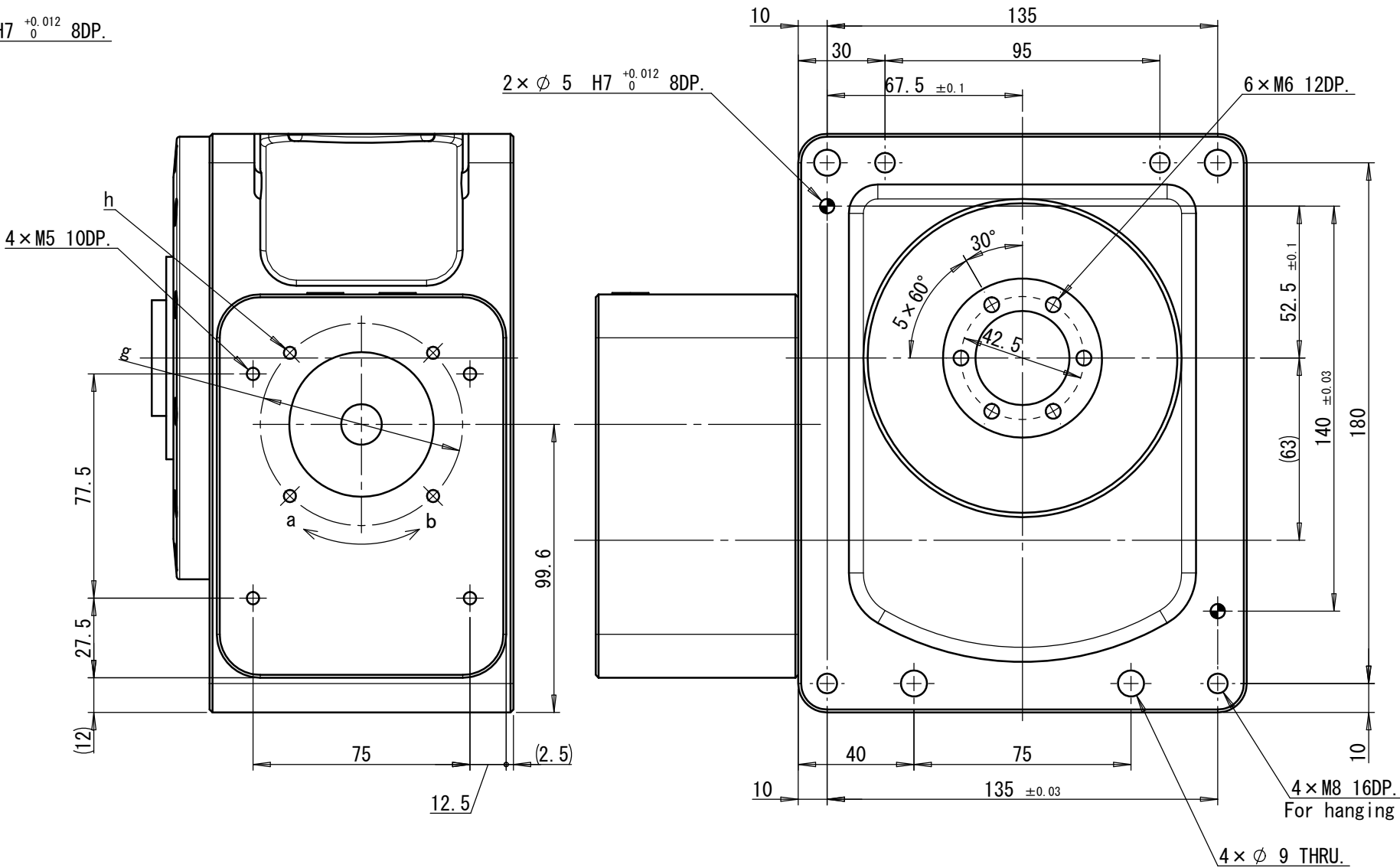
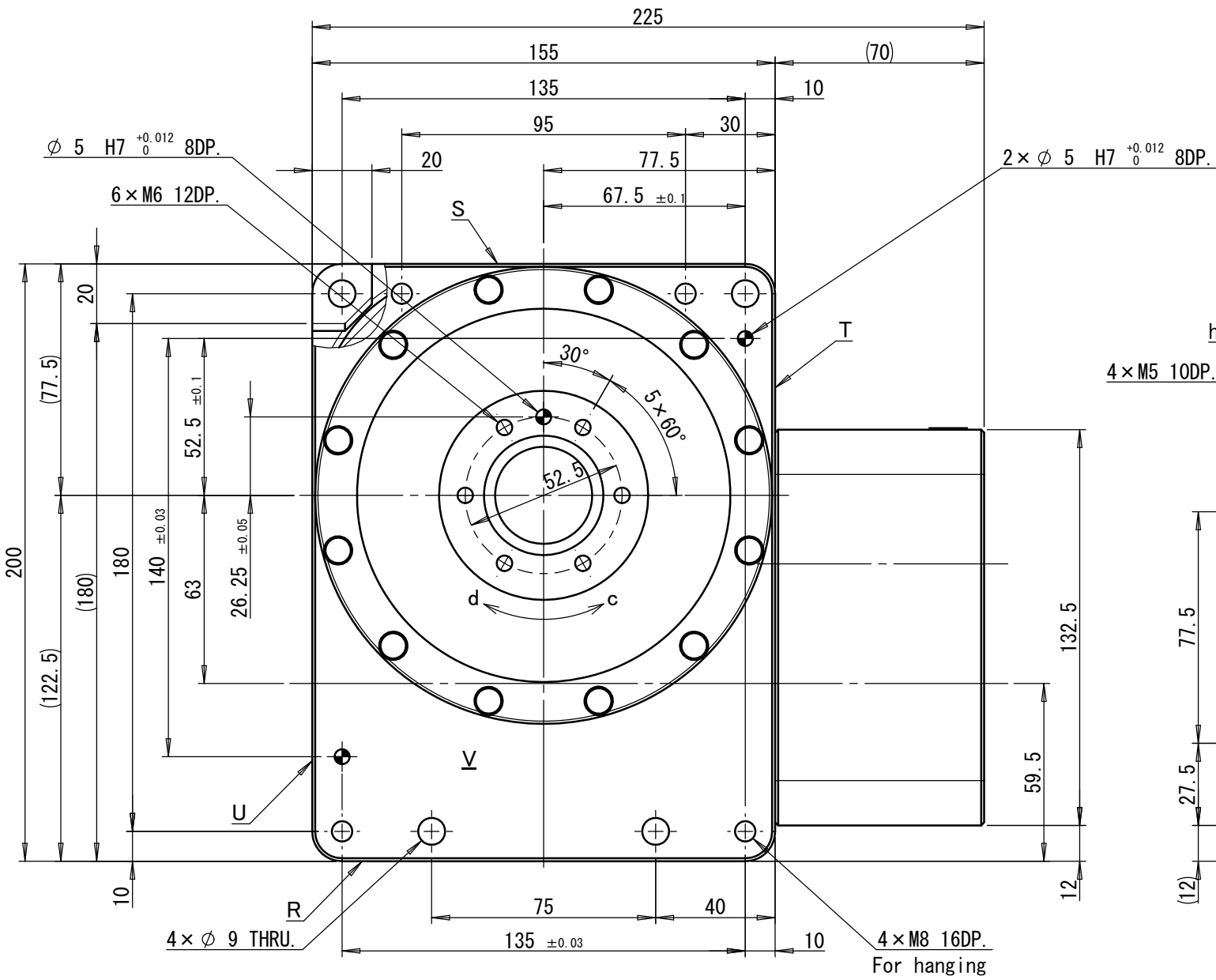
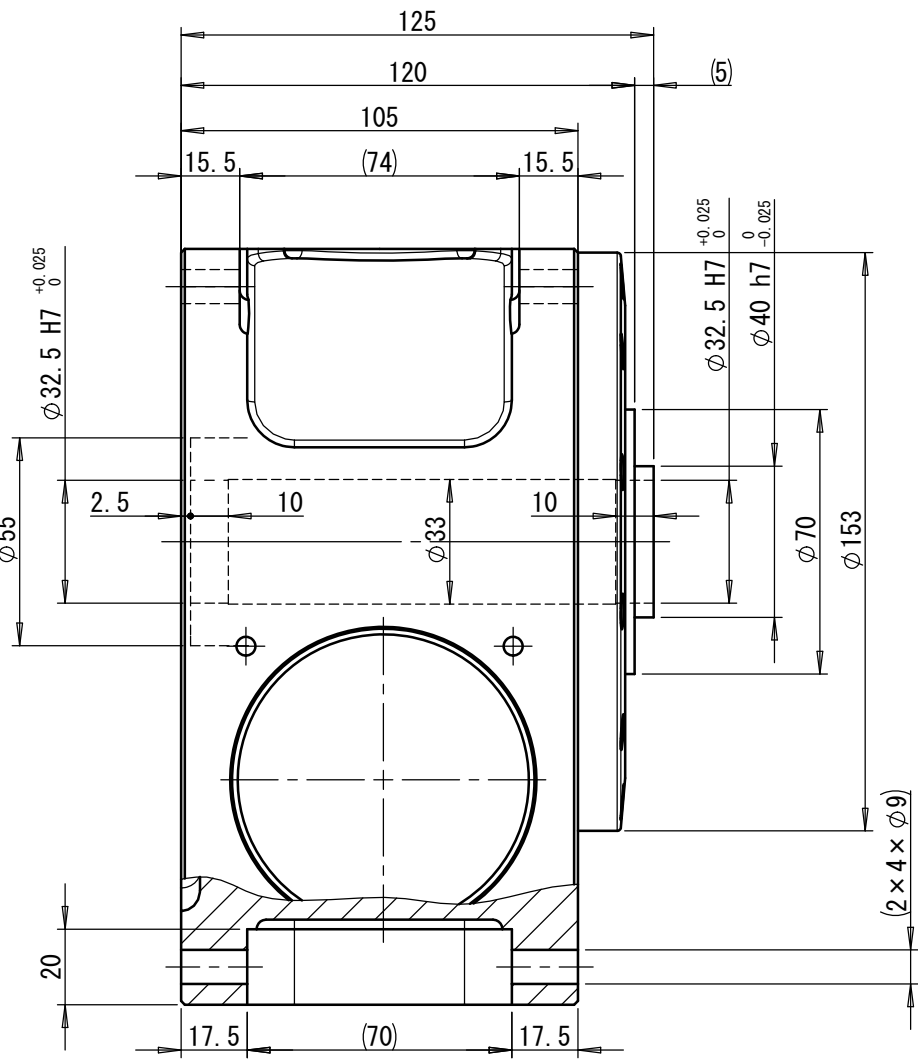


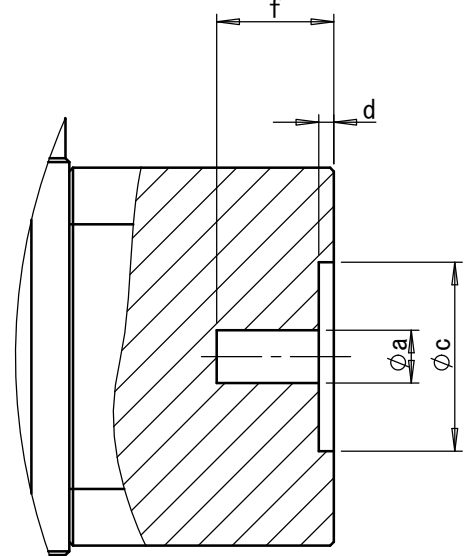
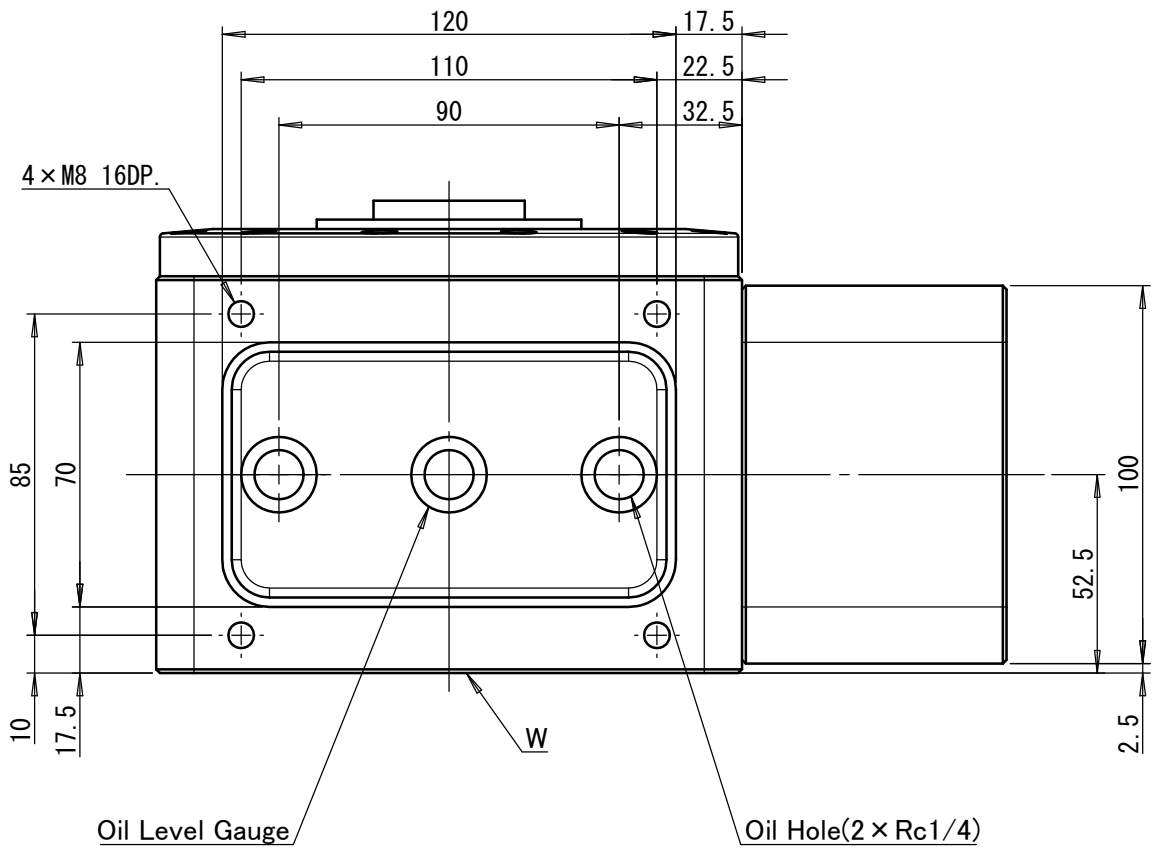
Product Code		a	b	c	Dimensions		f	g	h	Inertia(kg・m <sup>2</sup> )*1	Maximum Motor Torque (N・m)*3
RU63-604T-AS	RU63-604T-AS-A	9	-	50	d	e	25~31	70	4×M5 10DP.	0.43×10 <sup>-4</sup>	6.85
RU63-604T-BS	RU63-604T-BS-A	14	-	50	4	-	25~31	70	4×M5 10DP.	0.43×10 <sup>-4</sup>	6.85

△ 1 4-5

- 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.



減速比 Reduction ratio	60	
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 <sup>-1</sup>
定格出力回転数 Nominal output speed	55	min <sup>-1</sup>
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-c, b-d	
製品概略質量 Weight	22	kg



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

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

Model	<b>RollerDrive</b> RU63-604T	<b>CERTIFIED PRINT</b>
Draw.No.	RU0631K3176-001	