

Notes.

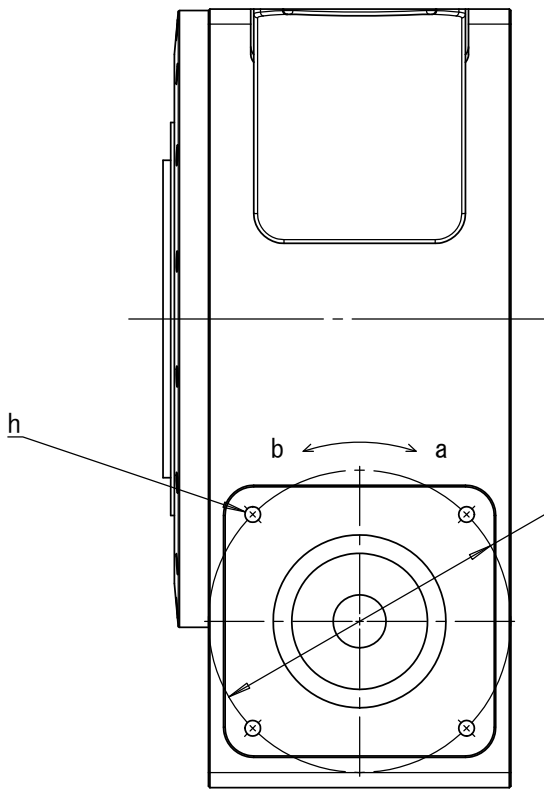
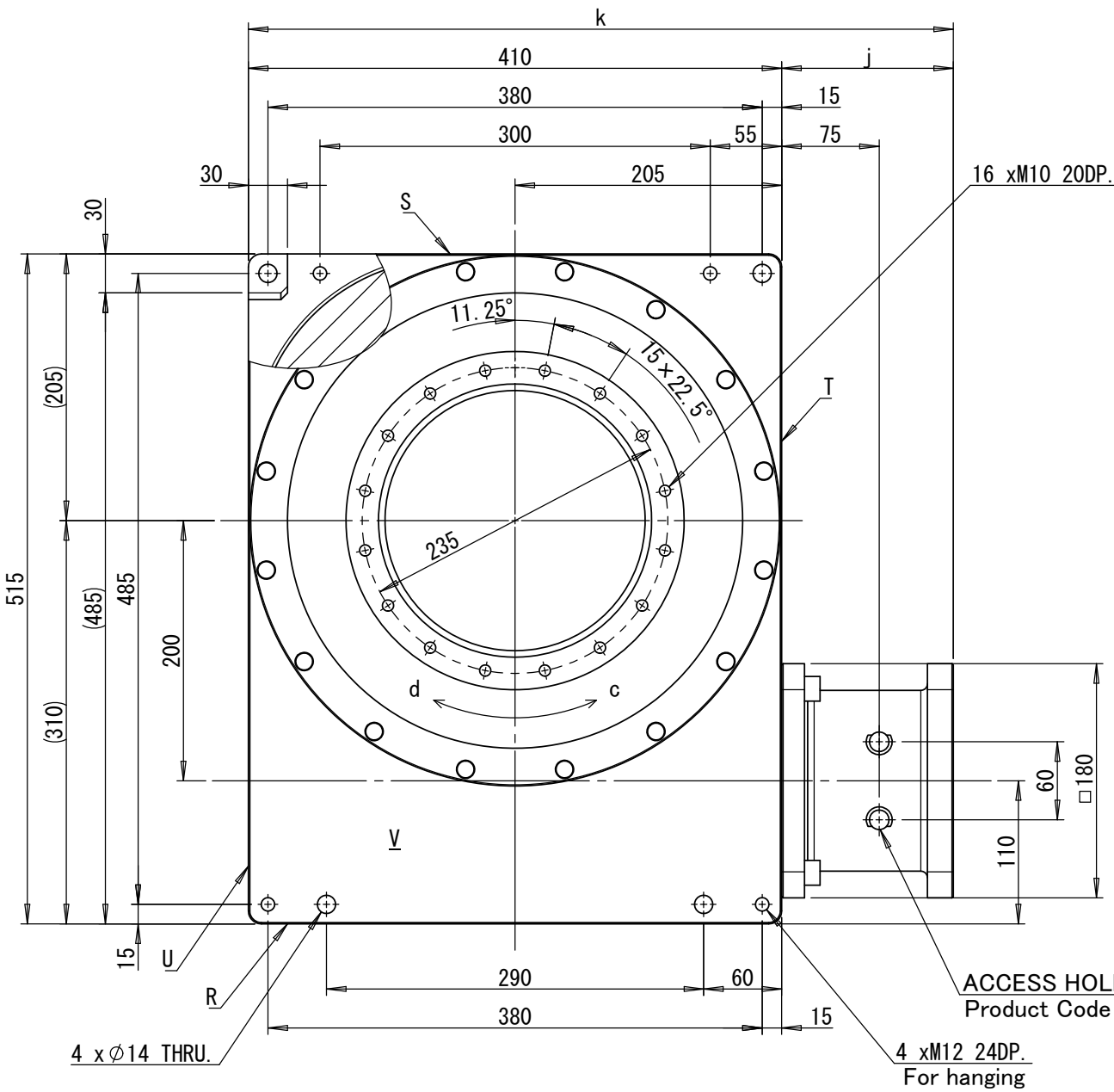
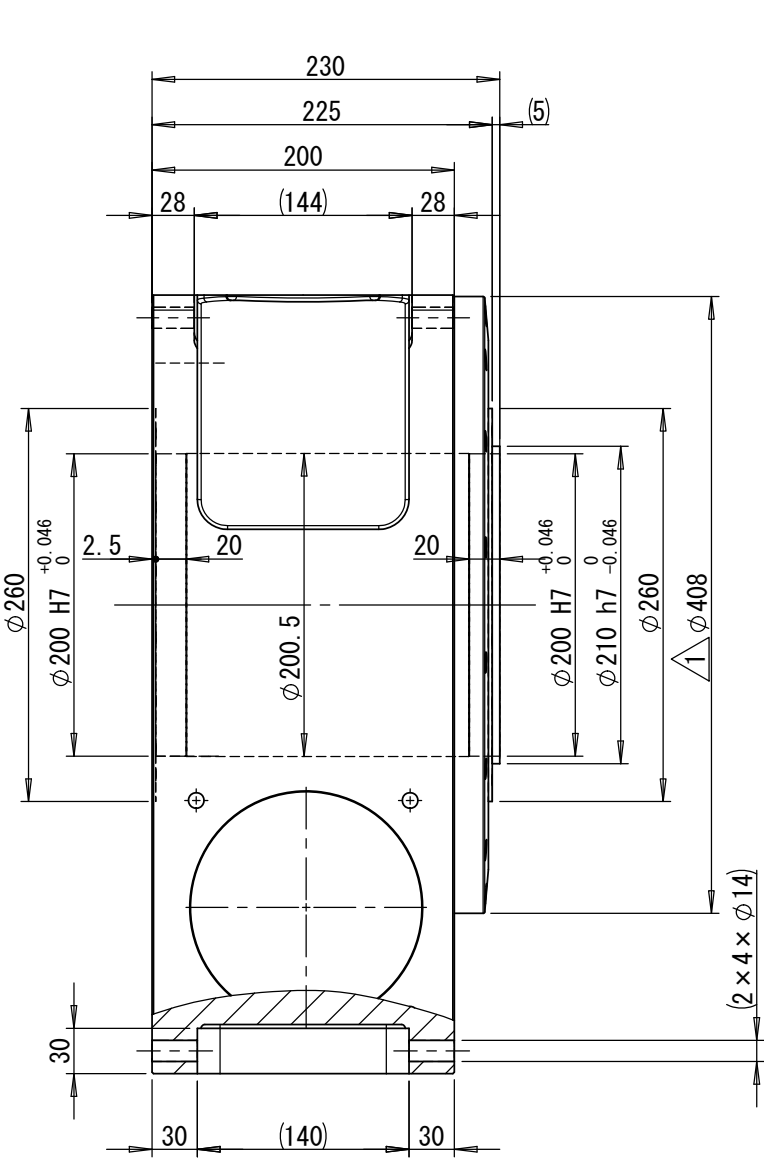
*1 モータ軸締結用アクセスホールは製品コードに該当する箇所に2箇所のみ加工
Only two access holes for assembling motor is specified by attachment code to be machined.

*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.

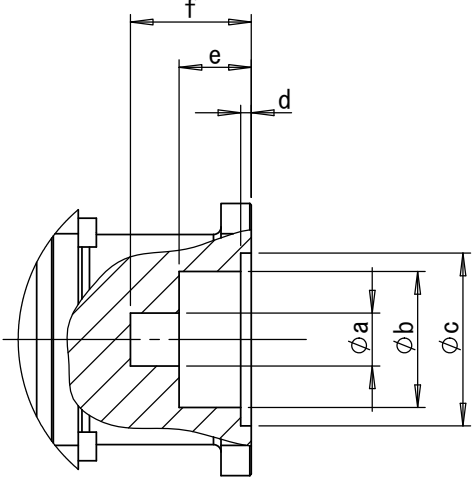
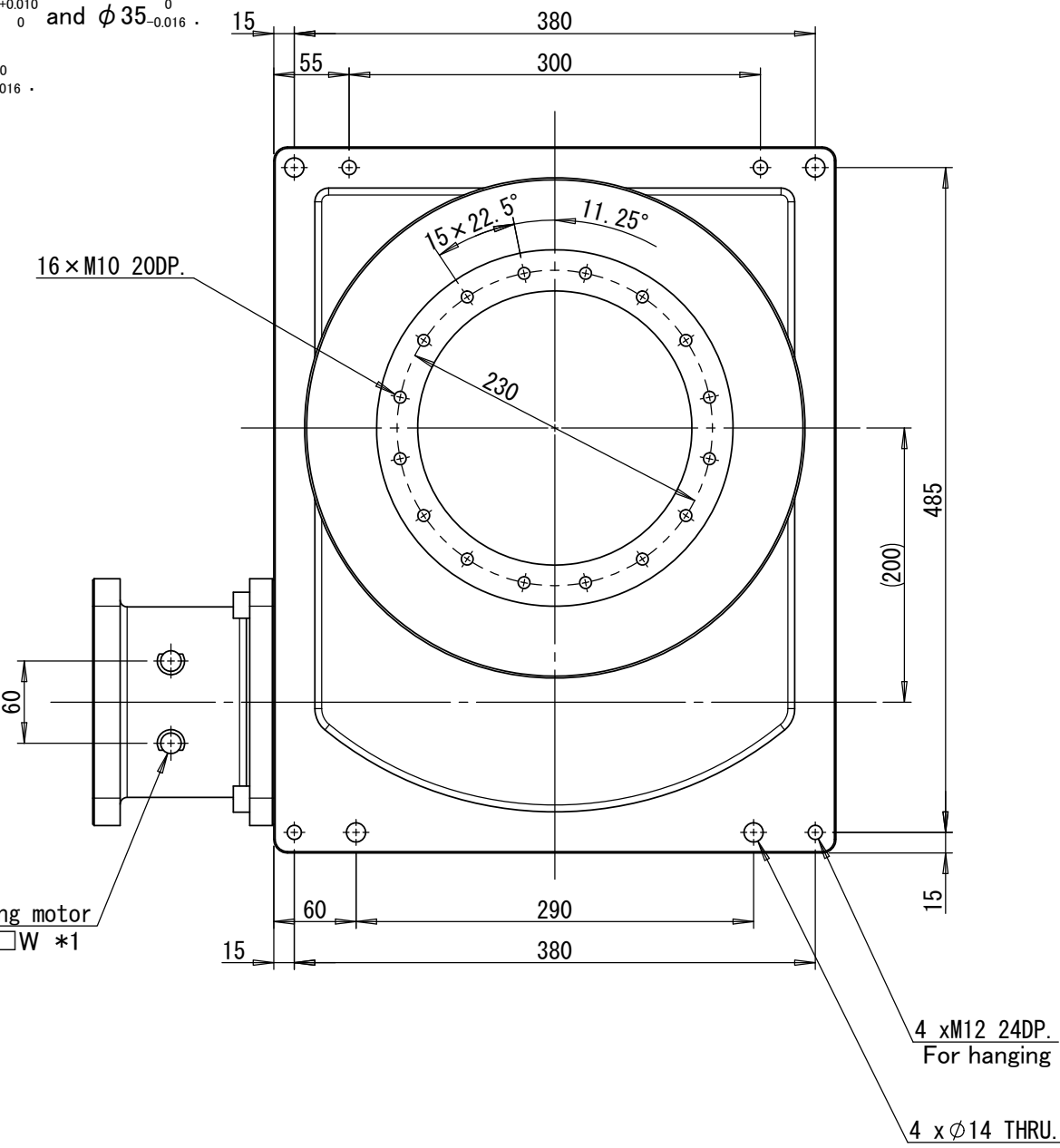
*3 サーボモータは上表最大モータトルク以下で使用のこと。
Do not operate the servo motor more than specified maximum motor torque which is on above table.

*4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35_{-0.010}^{+0.010}$ 、 $\phi 35_{-0.016}^0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft are $\phi 35_{-0.010}^{+0.010}$ and $\phi 35_{-0.016}^0$.

*5 取付可能モータ軸径は、 $\phi 42_{-0.016}^0$ とする。
Dimensions of Attachable Motor Shaft is $\phi 42_{-0.016}^0$.

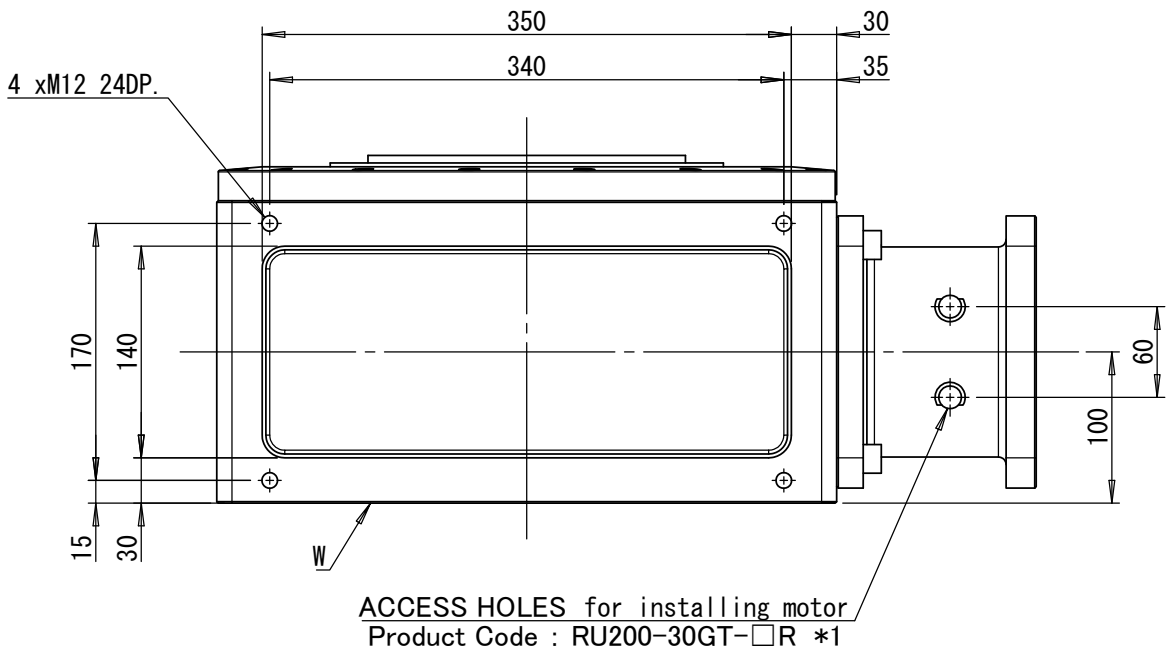


ACCESS HOLES for installing motor
Product Code : RU200-30GT-□W *1






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

減速比 Reduction ratio	30	
静定格出力トルク Static output torque rating	3,090	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	40	min^{-1}
定格出力回転数 Nominal output speed	20	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	63,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	48,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	16,000	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	180	kg



	Scale	1:5	Date	16/Jul/2015
Designer	Y. Tomiyama	Checker	H. Takayama	
Draftsman	K. Koike	Assent	K. Iida	

				
				
	Correction of the drawing	10	K. Koike	13/Jan/2016
	Correction		Sign	Date
Model	<i>RollerDrive</i> RU200-30GT		CIRTIFIED PRINT	
Draw.No.				
RU2001K3015-010				