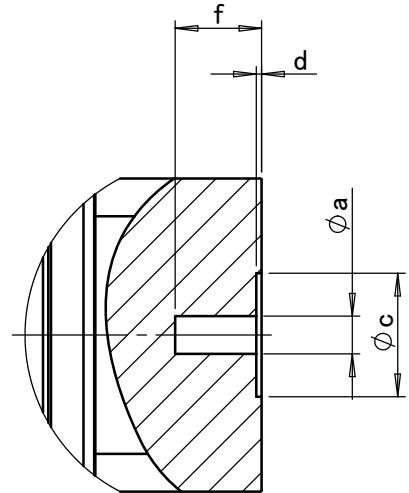
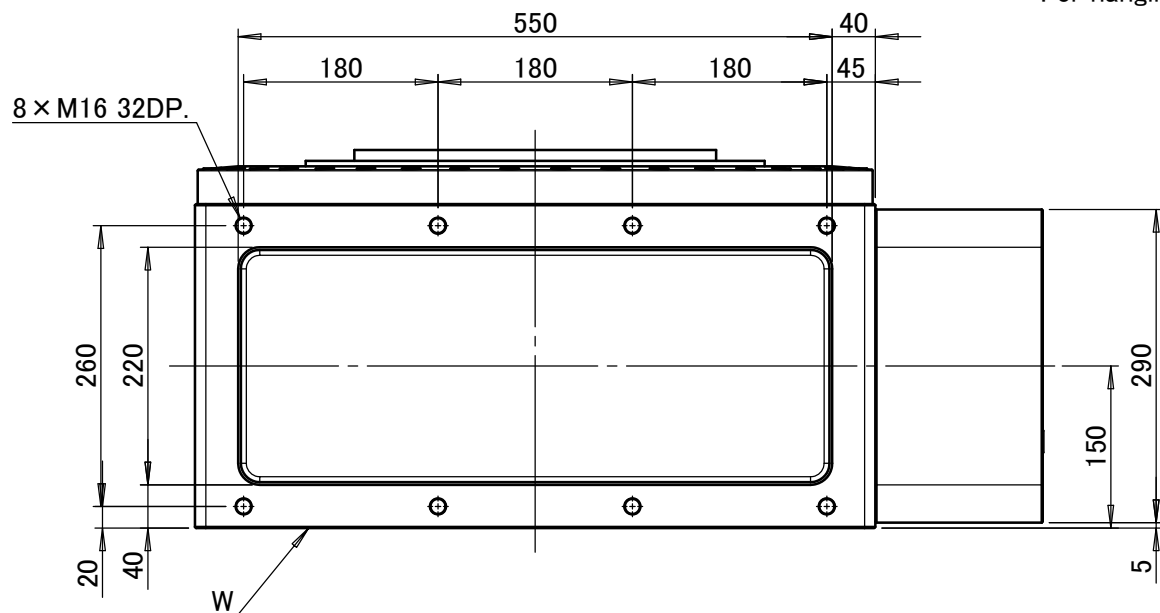
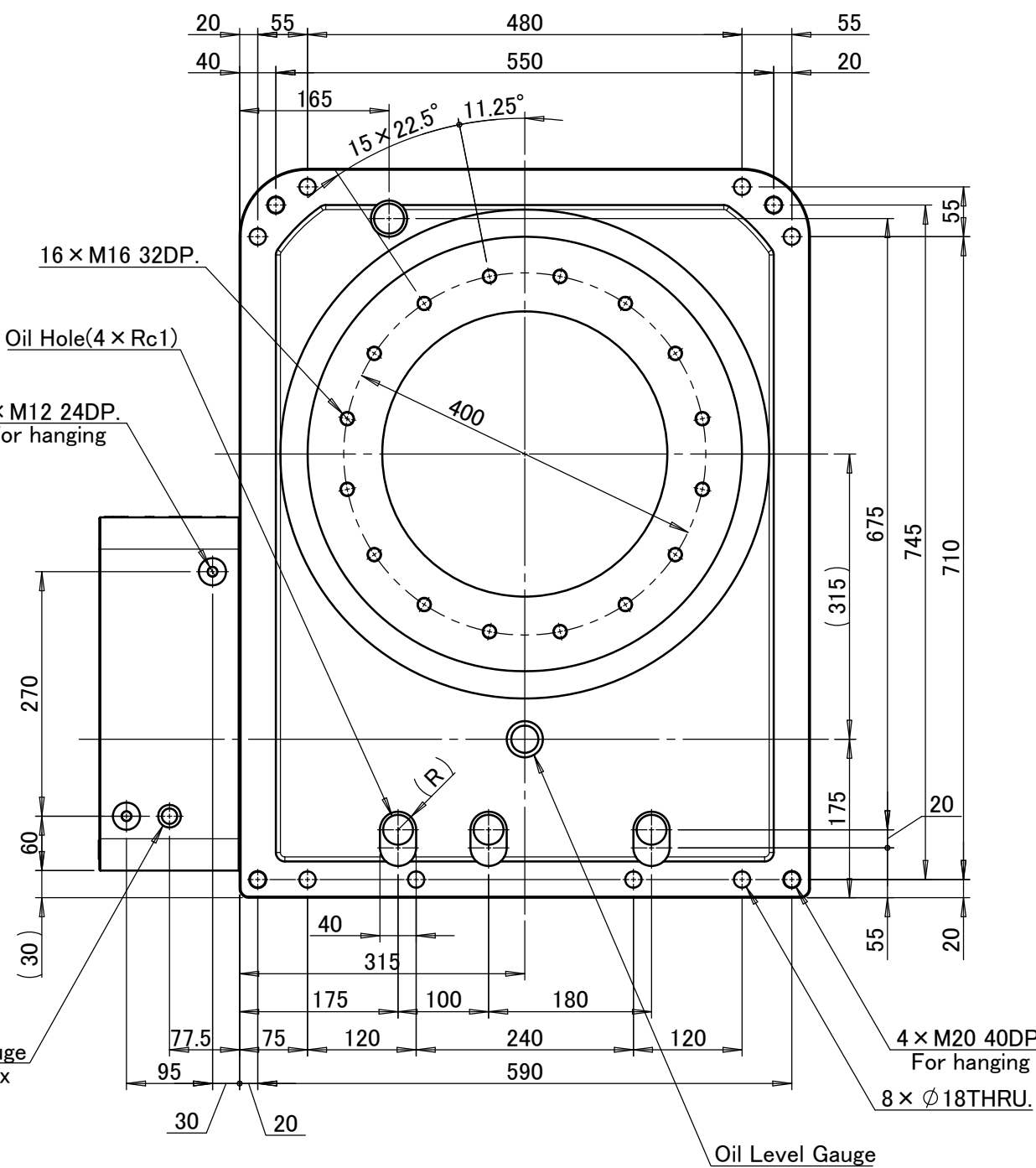
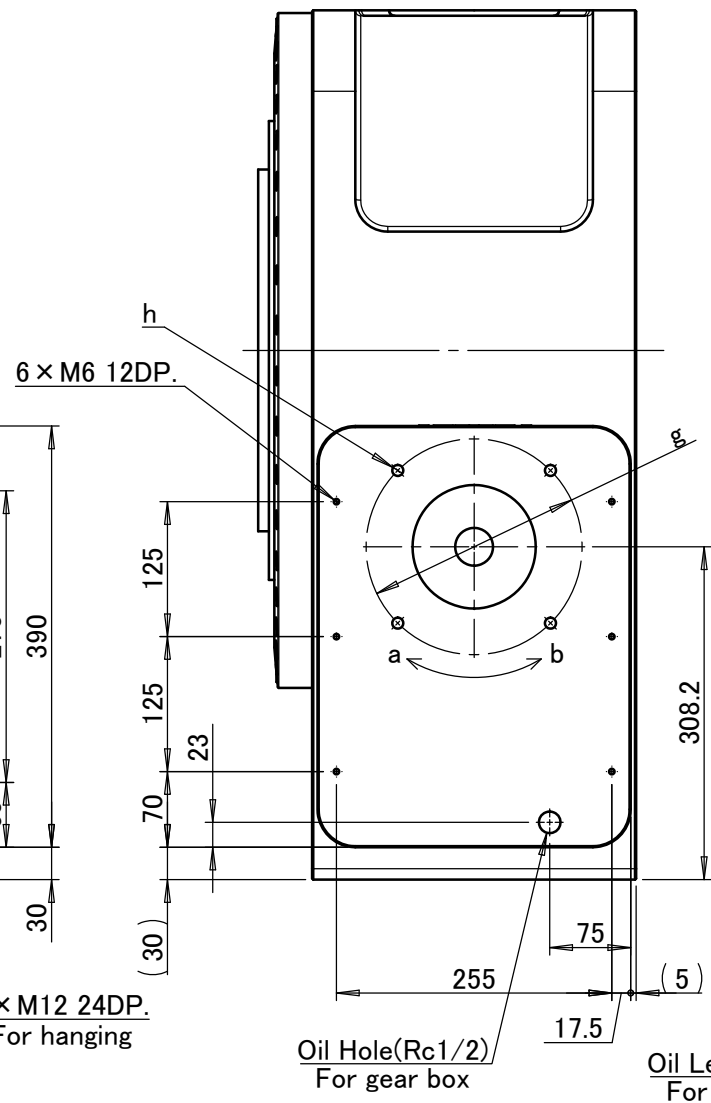
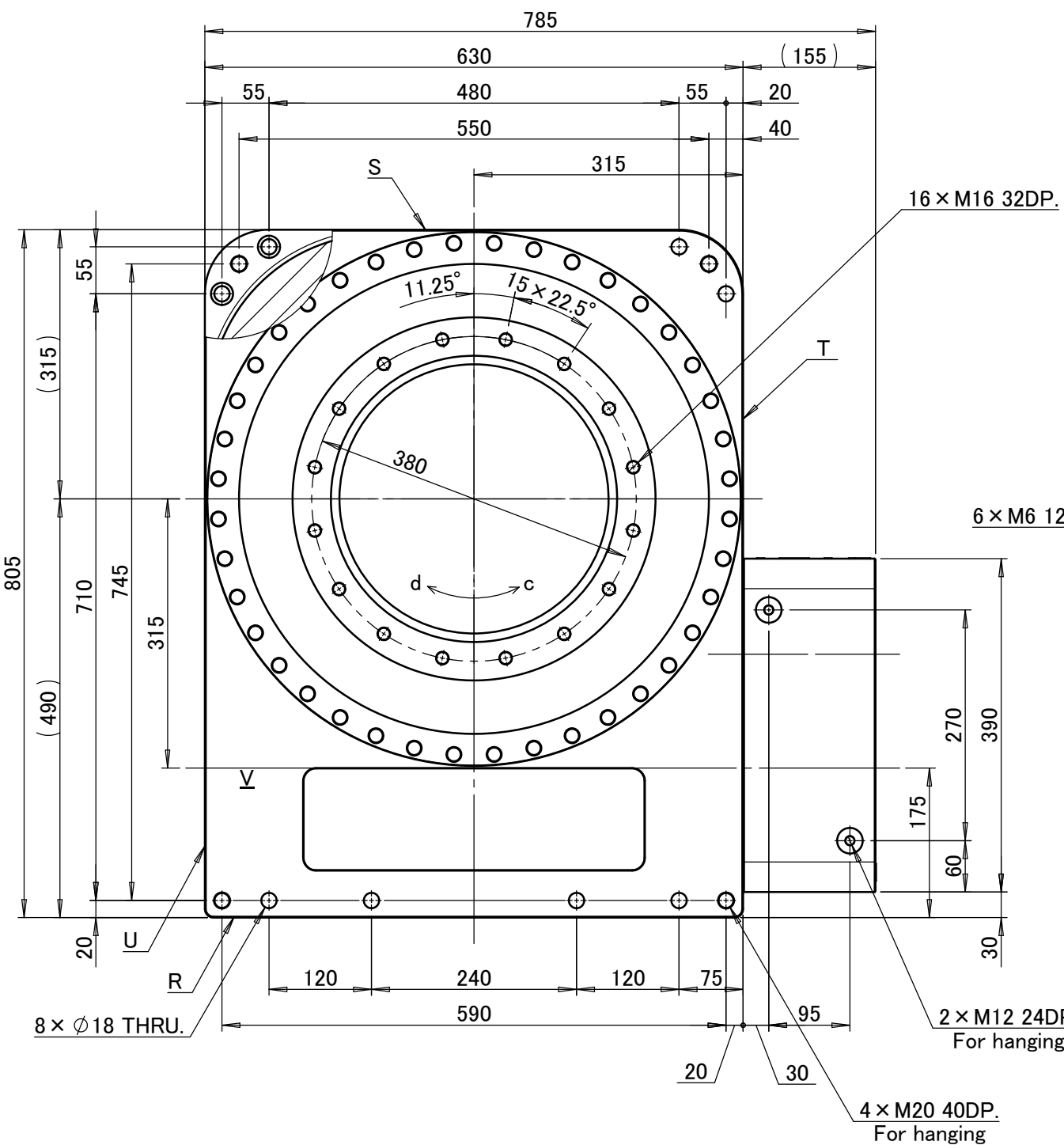
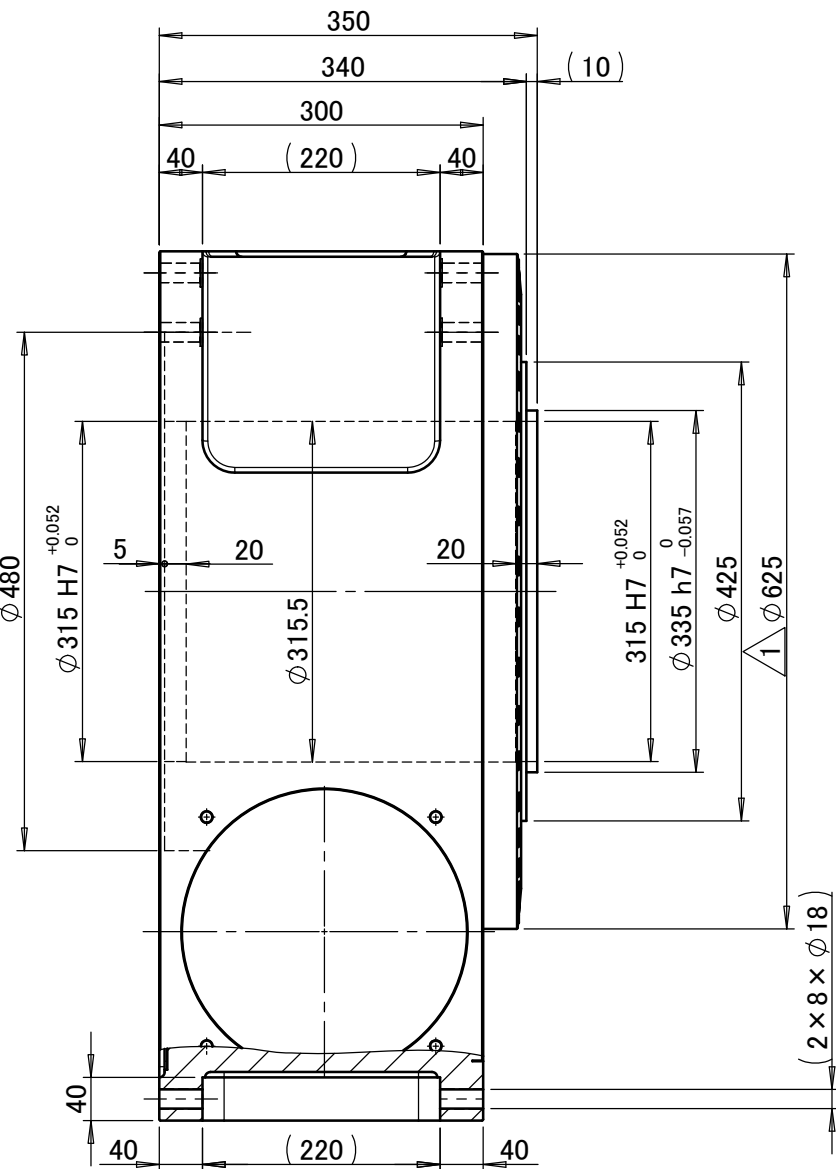


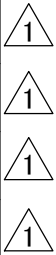
Product Code		Dimensions								Inertia( $\text{kg} \cdot \text{m}^2$ )*1	Maximum Motor Torque( $\text{N} \cdot \text{m}$ )*2
		a	b	c	d	e	f	g	h		
RU315-1205T-AS	RU315-1205T-AS-A	35 *3	-	114.3	5	-	40~80	200	4 × M12 24DP.	$1.50 \times 10^{-2}$	150
RU315-1205T-BS	RU315-1205T-BS-A	35 *4	-	114.3	5	-	40~80	200	4 × M12 24DP.	$1.50 \times 10^{-2}$	150

- 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メント以下で使用のこと。  
Do not operate the servo motor more than specified maximum motor torque which is on above table.
  - \*3 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35^{+0.010}_0$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 35^{+0.010}_0$
  - \*4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 35^{-0.016}_0$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 35^{-0.016}_0$






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

減速比 Reduction ratio	120	
静定格出力トルク Static output torque rating	11,720	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	30	$\text{min}^{-1}$
定格出力回転数 Nominal output speed	15	$\text{min}^{-1}$
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	140,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	110,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	65,000	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 Product Mass	705	kg



Scale	1:7	Date	03/Jun./2015
Designer	Y. Tomiyama	Checker	H. Takayama
Draftsman	K. Koike	Assent	K. Iida

			
			
	Correction of the drawing	10	K. Koike
	Correction		05/Jan/2016
Model	<b><i>RollerDrive</i></b> <b>RU315-1205T</b>		<b>CERTIFIED PRINT</b>
Draw.No.			
<b>RU3151K3045-010</b>			