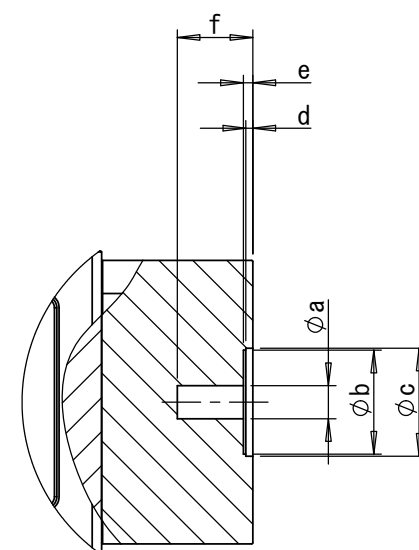
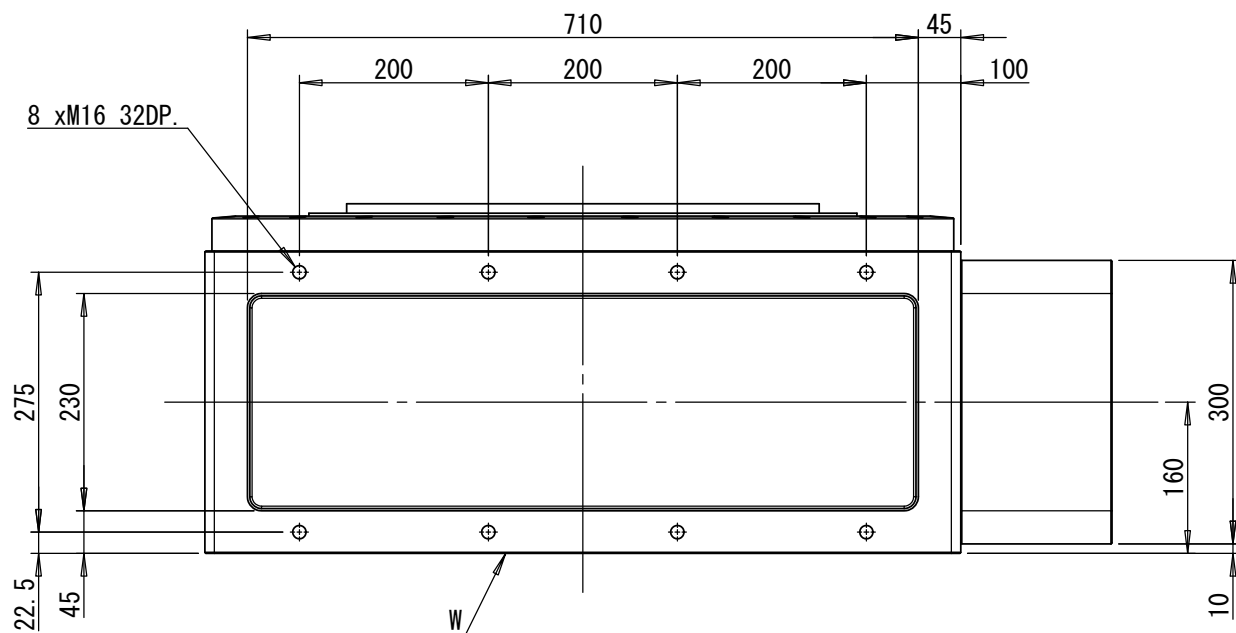
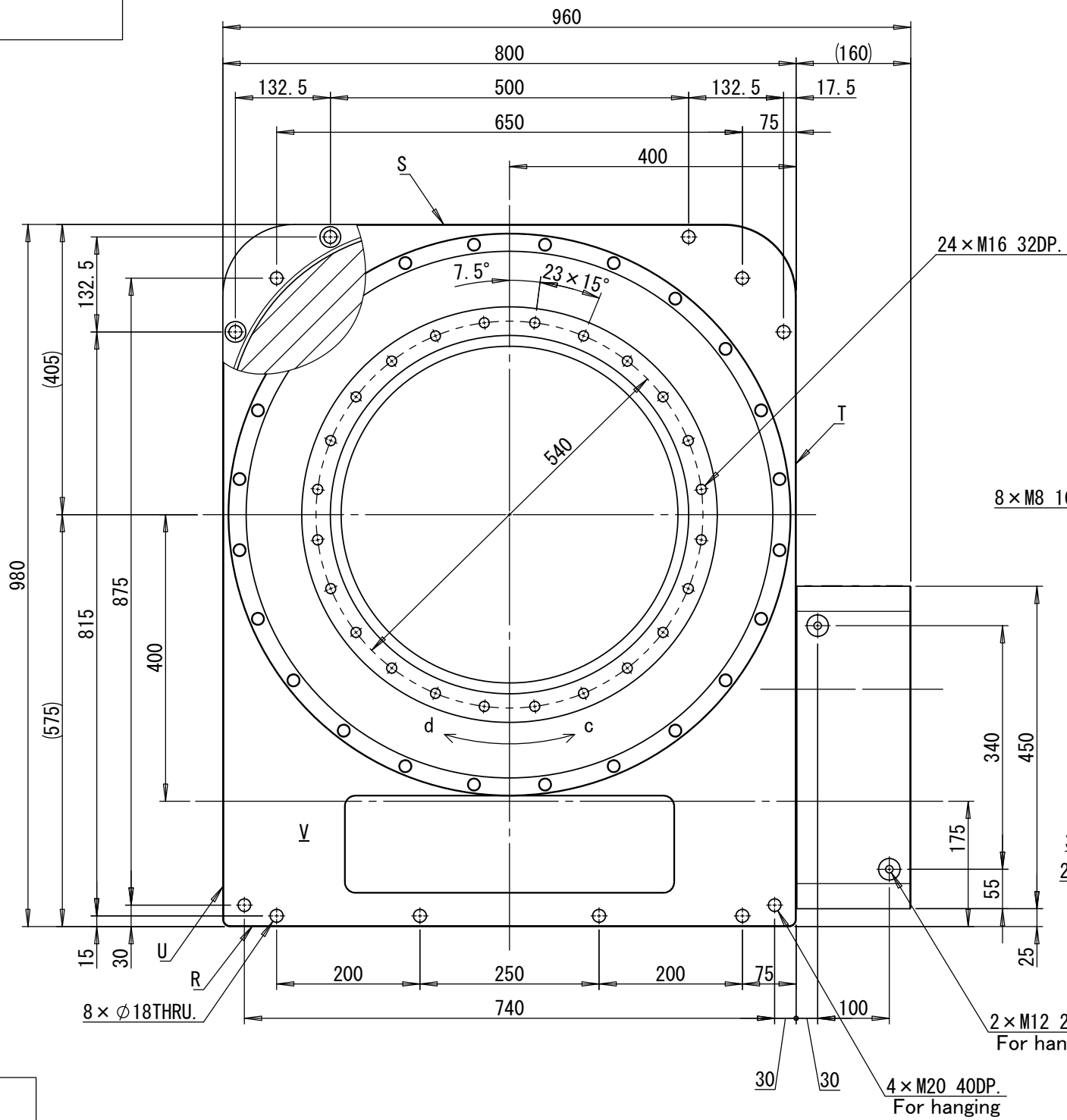
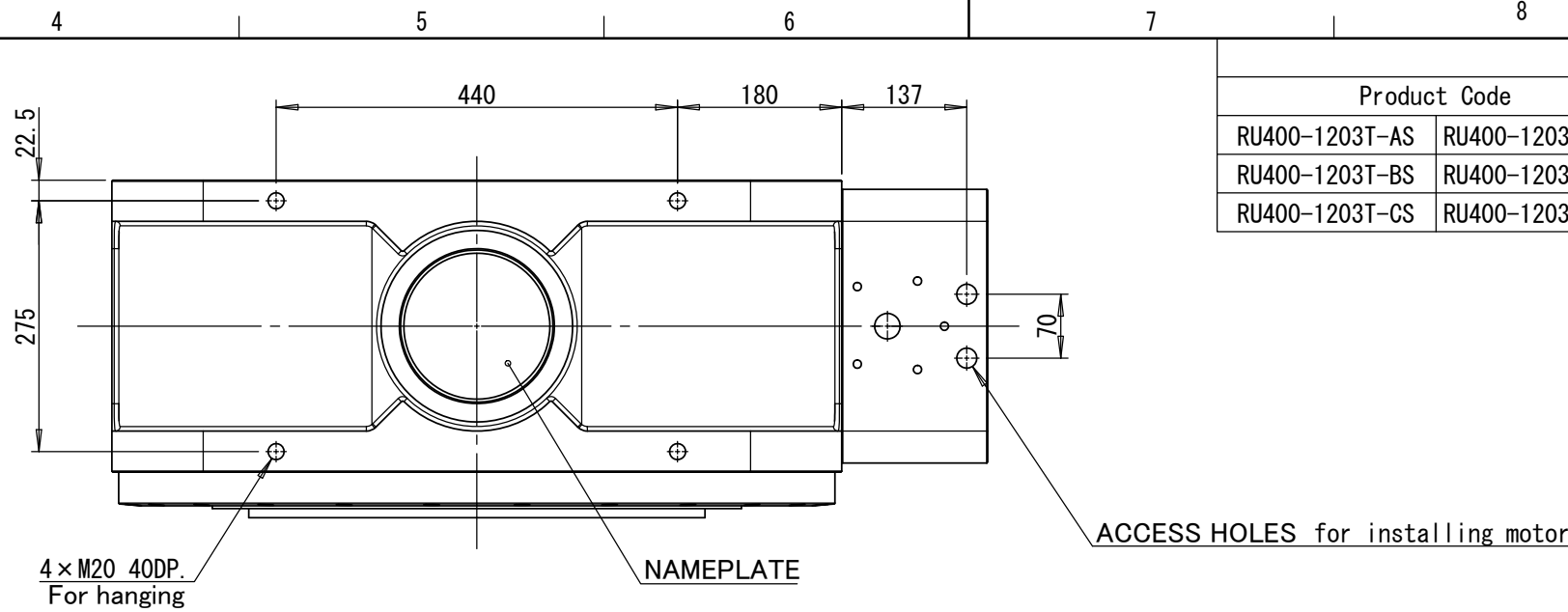
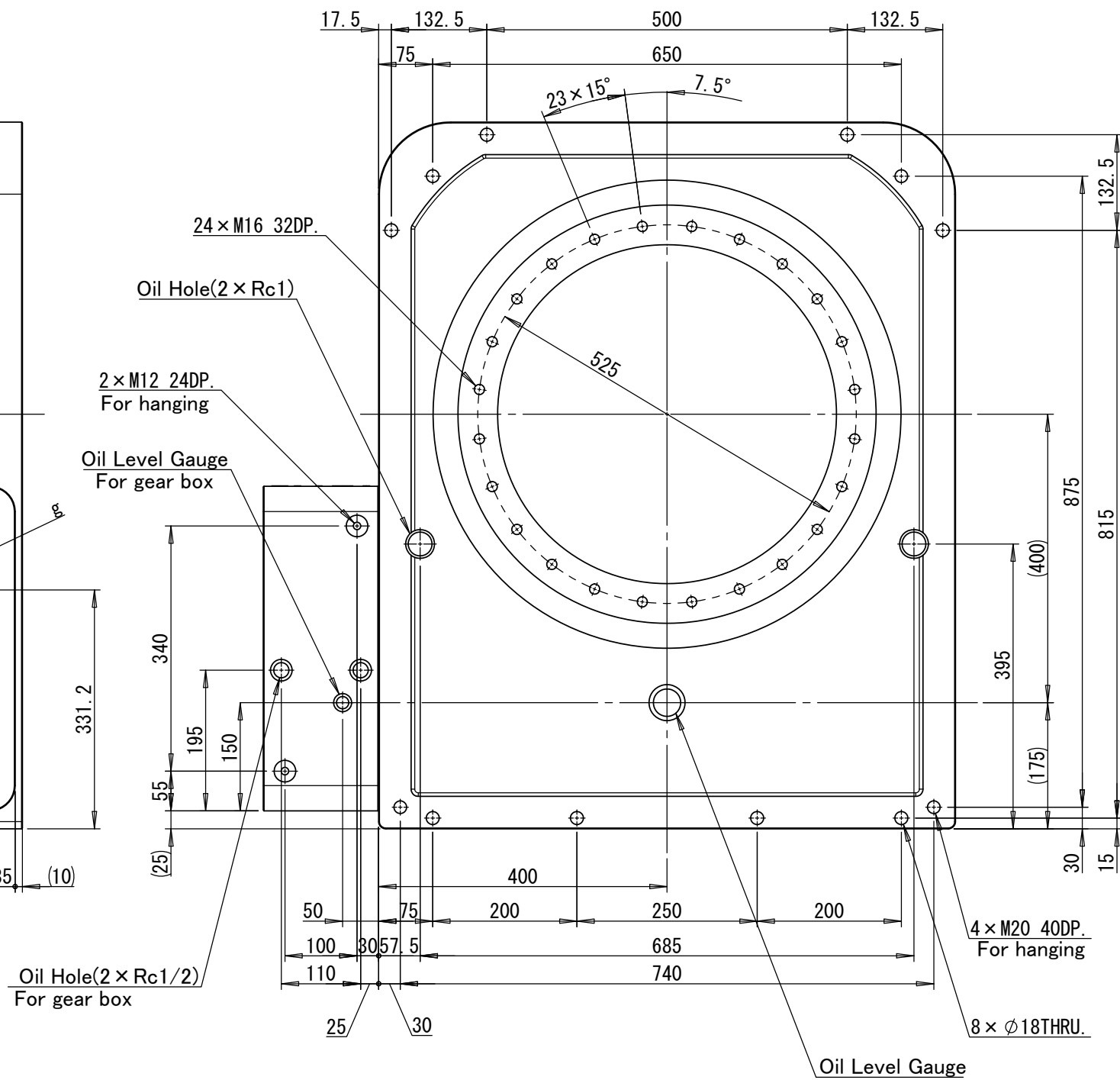


減速比 Reduction ratio	120	
静定格出力トルク Static output torque rating	21,290	N · m
動定格出力トルク Dynamic output torque raring	上図参照	N · m
最高出力回転数 Maximum output speed	25	$\text{min}^{-1}$
定格出力回転数 Nominal output speed	13	$\text{min}^{-1}$
位置決め精度 Positioning accuracy	40	arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±5	arcsec以下
出力軸アキシャル振れ(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	160,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	135,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	110,000	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 Weight	1,066	kg



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

- 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 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、 $\phi 35^{+0.010}_{-0.016}$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 35^{+0.010}_{-0.016}$
  - \*5 取付可能モータ軸径は、 $\phi 42^{+0.010}_{-0.016}$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 42^{+0.010}_{-0.016}$



Scale	1:8	Date	03/Jun./2015
Designer	Y. Tomiyama	Checker	H. Takayama
Draftsman	K. Koike	Assent	K. Iida

Model	<b>RollerDrive</b> RU400-1203T	CERTIFIED PRINT
Draw.No.	RU4001K3049-010	