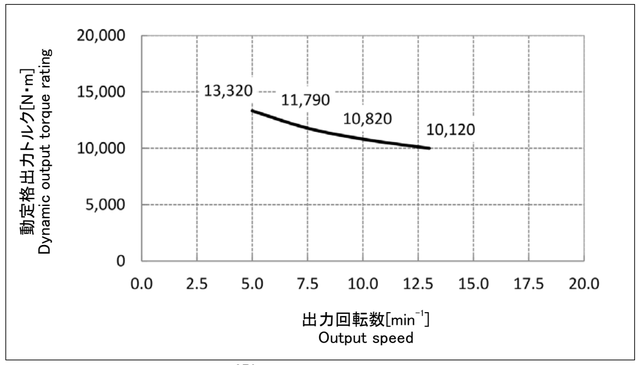
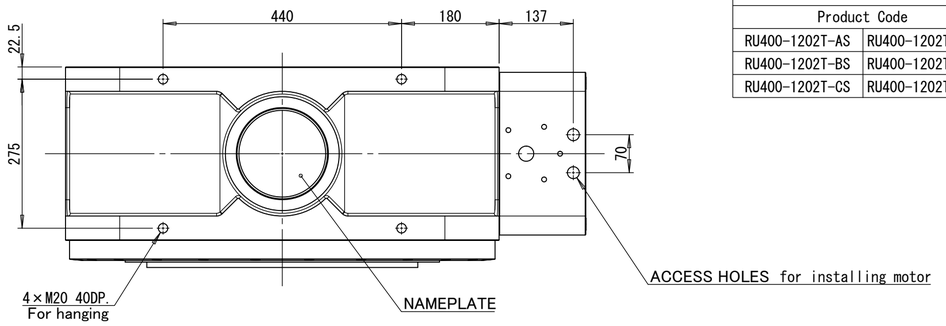
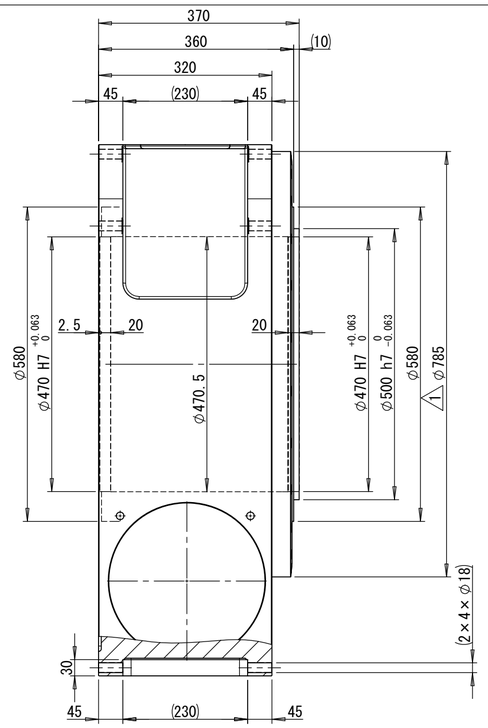
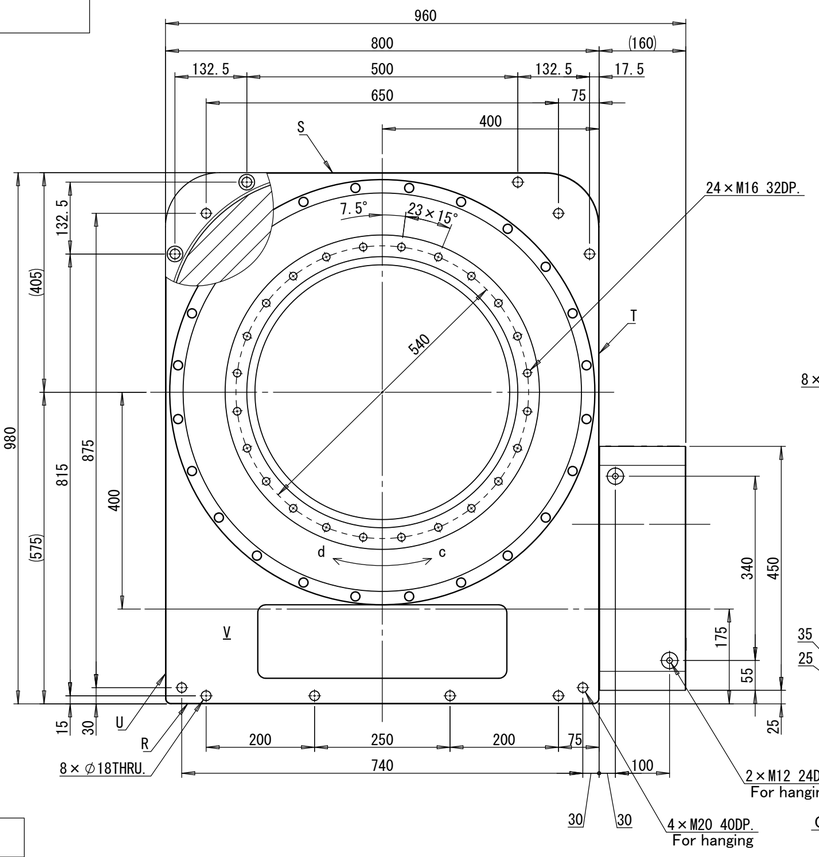


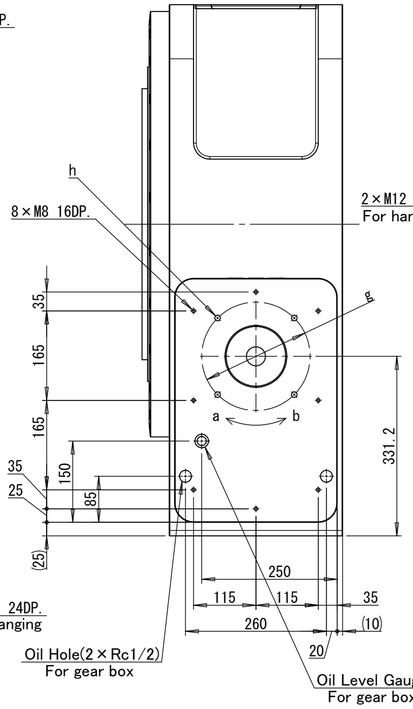


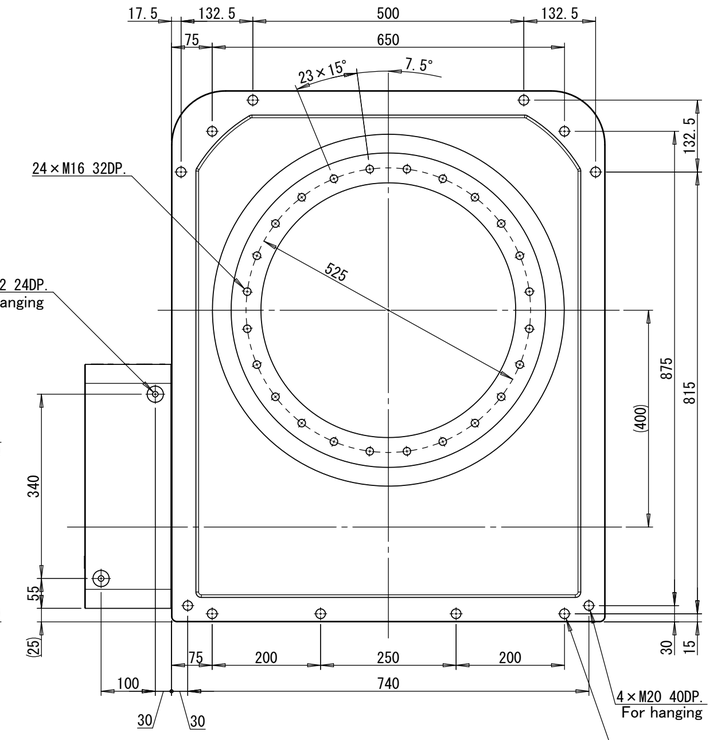
Dimensions											Maximum Motor Torque(N・m)*2
Product Code		a	b	c	d	e	f	g	h	Inertia(kg・m²)*1	
RU400-1202T-AS	RU400-1202T-AS-A	35 *3	110	114.3	7.5	10	50～80	200	4×M12 24DP.	3.25×10^{-2}	235
RU400-1202T-BS	RU400-1202T-BS-A	35 *4	110	114.3	7.5	10	50～80	200	4×M12 24DP.	3.25×10^{-2}	235
RU400-1202T-CS	RU400-1202T-CS-A	42 *5	110	114.3	7.5	10	50～80	200	4×M12 24DP.	3.25×10^{-2}	235

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、φ35 $^{+0.010}_{0}$ とする。
  Dimensions of Attachable Motor Shaft is φ35 $^{+0.010}_{0}$
- *4 取付可能モータ軸径は、φ35 $^{0}_{-0.016}$ とする。
  Dimensions of Attachable Motor Shaft is φ35 $^{0}_{-0.016}$
- *5 取付可能モータ軸径は、φ42 $^{0}_{-0.016}$ とする。
  Dimensions of Attachable Motor Shaft is φ42 $^{0}_{-0.016}$

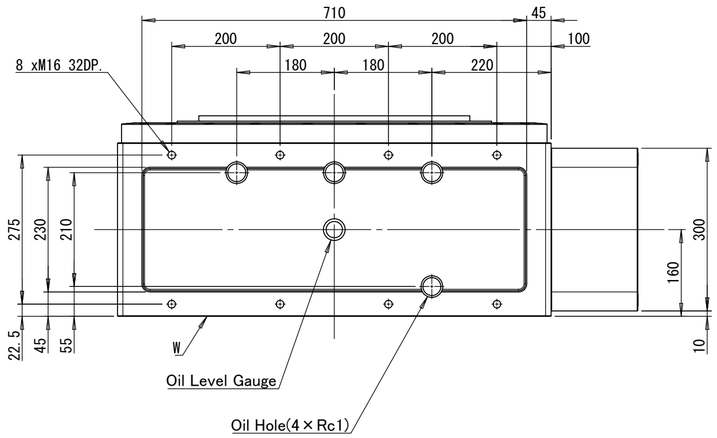


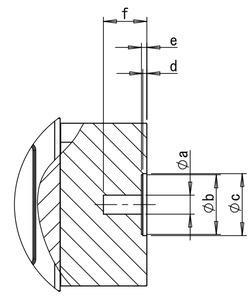






減速比 Reduction ratio	120	
静定格出力トルク Static output torque rating	21,290	N・m
動定格出力トルク Dynamic output torque raring	上図参照	N・m
最高出力回転数 Maximum output speed	25	min^{-1}
定格出力回転数 Nominal output speed	13	min^{-1}
位置決め精度 Positioning accuracy	40	arcsec以下
繰返し精度 Repeatability	±5	arcsec以下
出力軸アキシアル振れ(V面) Axial runout 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
出力軸許容アキシアル荷重 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

3			
2			
1	Correction of the drawing	K.Koike	24/Dec/2015
	Correction	Sign	Date

Model **RollerDrive** RU400-1202T

CIRTIFIED PRINT

Draw.No. RU4001K3048-010

Scale 1:8 | Date 03/Jun./2015

Designer	Checker
Y.Tomiyama	H.Takayama
Draftsman	Assent
K.Koike	K.Iida

SANKYO SEISAKUSHO CO.

unit:mm

A2