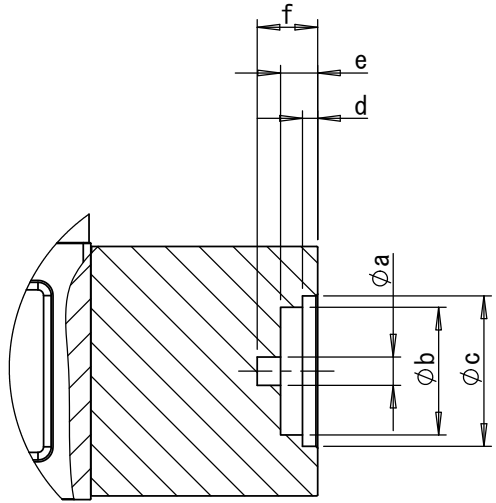
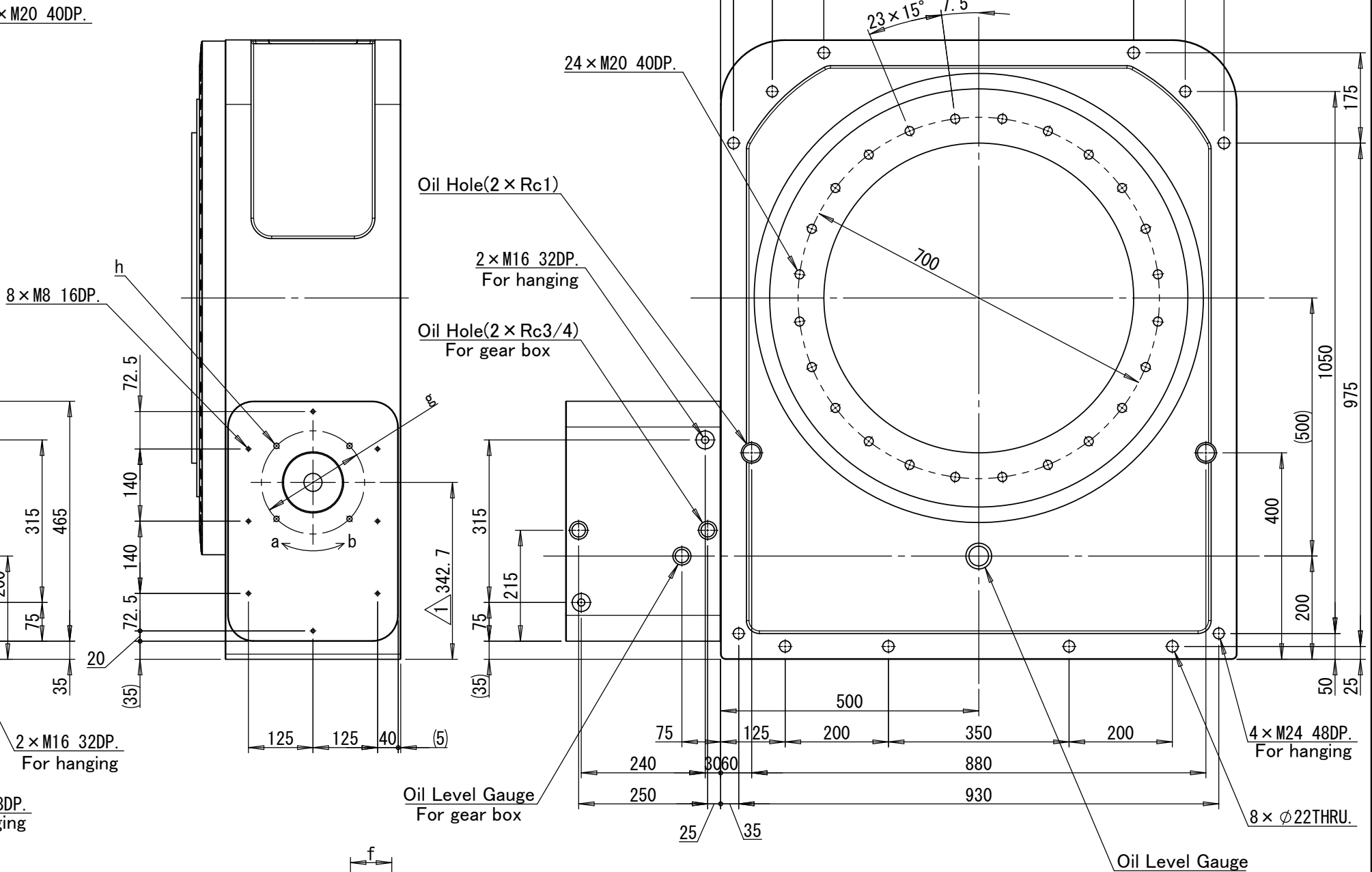
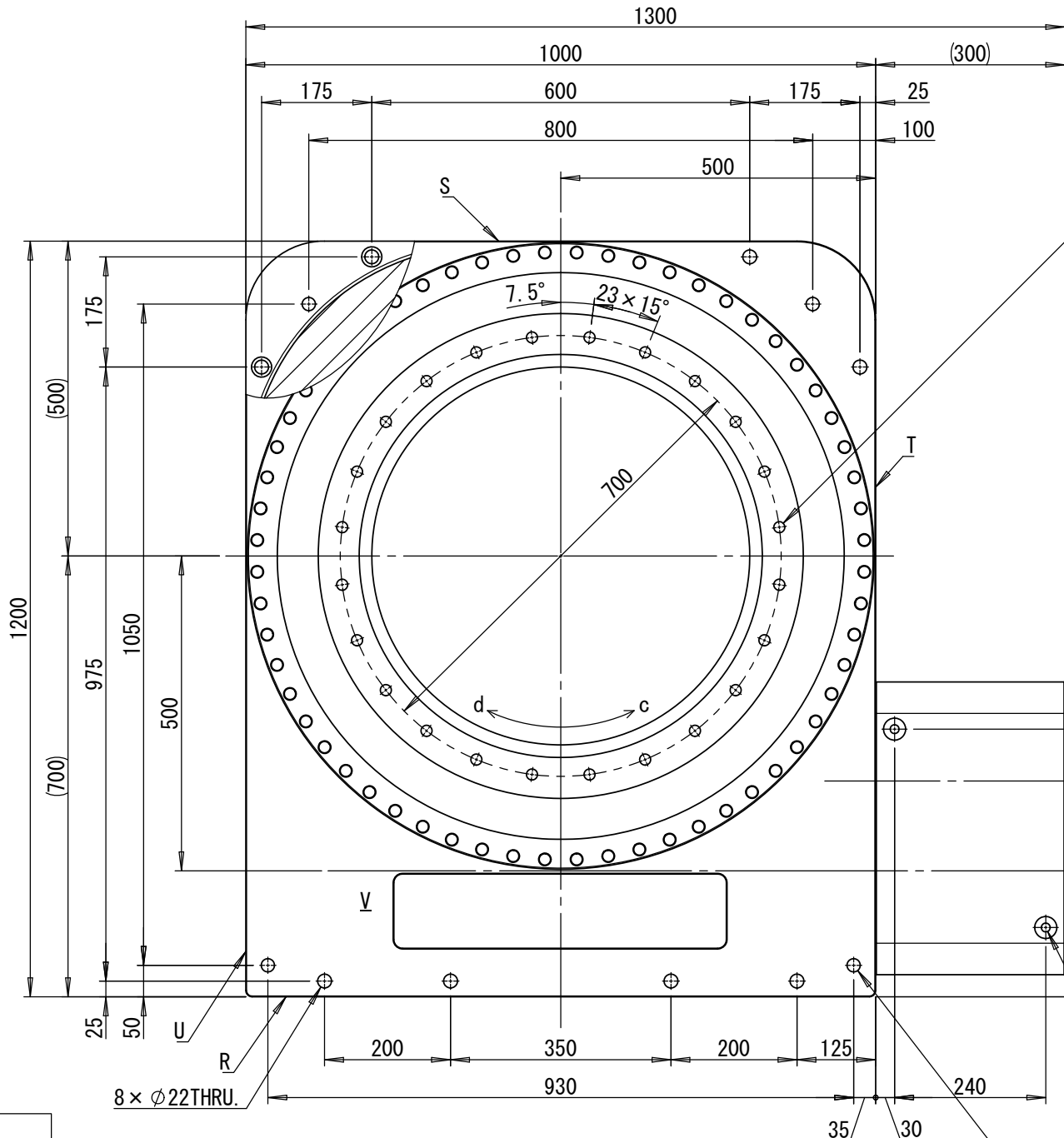
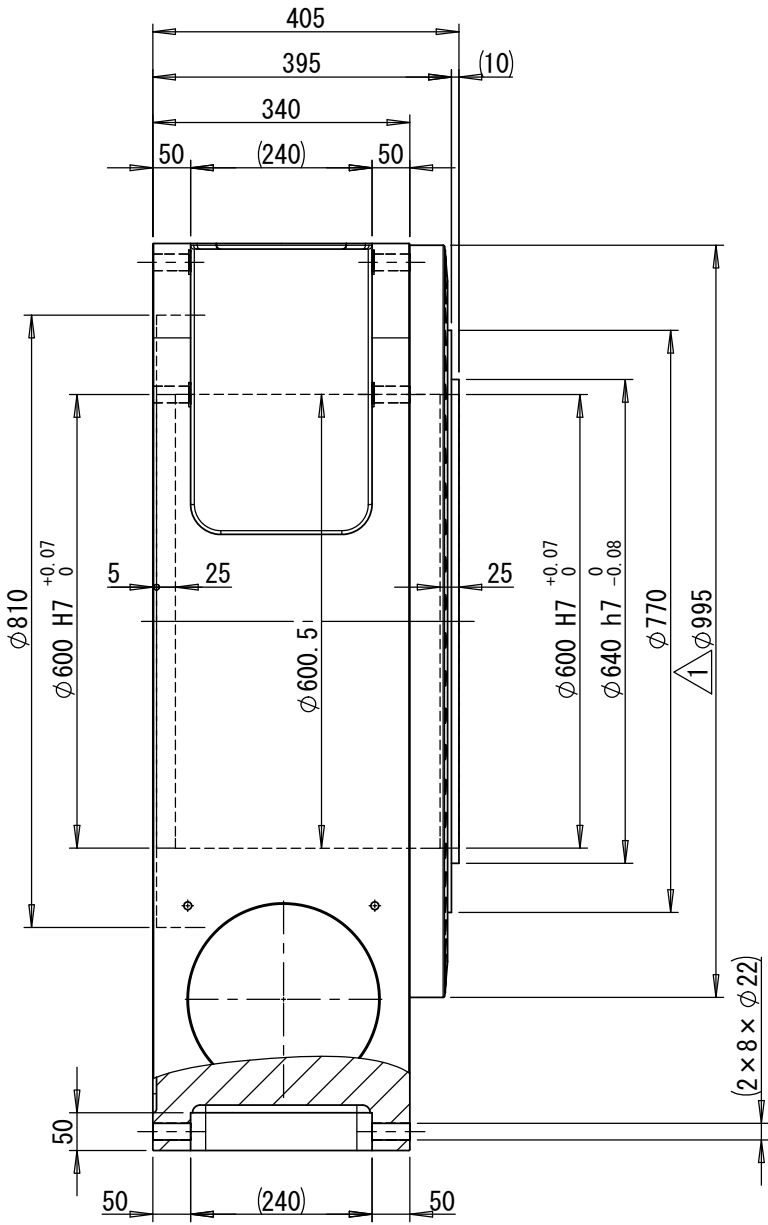


Product Code		Dimensions								Inertia (kg · m <sup>2</sup> ) *1	Maximum Motor Torque (N · m) *2
		a	b	c	d	e	f	g	h		
RU500-1503T-AS	RU500-1503T-AS-A	35 *3	—	114.3	49	—	79~80	200	4 × M12 24DP.	4.42 × 10 <sup>-2</sup>	235
RU500-1503T-BS	RU500-1503T-BS-A	42 *4	—	114.3	49	—	79~80	200	4 × M12 24DP.	4.42 × 10 <sup>-2</sup>	235
RU500-1503T-CS	RU500-1503T-CS-A	42 *4	170	200	20	49	85	235	4 × M12 24DP.	4.42 × 10 <sup>-2</sup>	235
RU500-1503T-DS	RU500-1503T-DS-A	55 *5	170	200	20	49	79~80	235	4 × M12 24DP.	4.42 × 10 <sup>-2</sup>	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する。  
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、 $\phi 35^{+0.010}_0$ ,  $\phi 35^{+0.010}_0$  and  $\phi 35^{+0.010}_0$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 35^{+0.010}_0$  and  $\phi 35^{+0.010}_0$
- \*4 取付可能モータ軸径は、 $\phi 42^{+0.016}_0$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 42^{+0.016}_0$
- \*5 取付可能モータ軸径は、 $\phi 55^{+0.019}_0$  とする。  
Dimensions of Attachable Motor Shaft is  $\phi 55^{+0.019}_0$



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

減速比 Reduction ratio	150	
静定格出力トルク Static output torque rating	34,950	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	20	min <sup>-1</sup>
定格出力回転数 Nominal output speed	12	min <sup>-1</sup>
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	$\mu$ m以下
出力軸ラジアル振れ(V面) Radial runout of output outer diameter (V)	10	$\mu$ m以下 $\Delta 1$
出力軸許容アキシャル荷重 Maximum axial load of output	180,000	N
出力軸許容ラジアル荷重 Maximum radial load of output	150,000	N
出力軸許容モーメント荷重 Maximum moment load of output	200,000	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	1,715	kg

Scale	1:10	Date	05/Jun/2015
Designer	Y. Tomiyama	Checker	H. Takayama
Draftsman	K. Koike	Assent	K. Iida

3			
2			
1	Correction of the drawing	10	K. Koike
	Correction	Sign	14/Dec/2015
Model	<b><i>RollerDrive</i></b> <b>RU500-1503T</b>		<b>CERTIFIED</b> <b>PRINT</b>
Draw.No.			
<b>RU5001K3055-010</b>			