

R20



■ 注文型式

R20

ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 ^{※1} 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------	--

TSX

ボジショナ ^{※2} TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 110:100V/200W 210:200V/200W	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
---------------------------------	---	----------------------------	---	----------------------------------

SR1-X 10

コントローラ	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	CE対応 無記入:標準 E:CE仕様	入出力 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
--------	-------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

RDV-X 2 10 RBR1

ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 10:200W以下	回生装置
----------	------------------	-------------------------	------

- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.732~のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

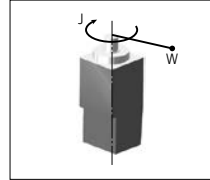
■ 基本仕様

モータ出力 AC	200 W
繰り返し位置決め精度	±0.0083 °
最高速度	360 °/sec
最大許容慣性モーメント	1.83 kgm ² [18.7 kgfcm ²]
定格トルク	21.46 Nm [2.19 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360 °
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

■ 許容慣性モーメント

質量パラメーター W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
許容慣性モーメント J (kgfcm ²)	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3

質量パラメーター W (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
許容慣性モーメント J (kgfcm ²)	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが3.7kgfcm²のとき、入力する値は4kg)。

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 RCX221/222 RCX340	プログラム/ ポイントトレース/ リモートコマンド/ オンライン命令
TS-X110 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X210-RBR1	パルス列

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746をご参照ください。

R20

5-M8x1.25 深さ20(P.C.D.20)

MAX.30

80

101

50

80

100 (105)

4-M6x1.0 深さ15

φ98⁰_{-0.2}

φ75^{h8}

φ38

φ35^{h7}

30

50

60

111.5

275

16

22

11

アース端子(M4)

ケーブル取出方向

20

65

4-M6x1.0 深さ20

80

22

16

(注1)

本体質量 (kg) 5.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。