R10

注文型式

R10 - [ ] - [ ]

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 - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

ポジショナ※2
- TSX：TS-X

ドライバ：電源電圧/モータ容量
- 105：100V/100W以下
- 205：200V/100W以下

TSモニタ
- 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
- B：有り(アブソ)
- N：なし(インクリ)

SR1-X - **05** - [ ] - [ ] - [ ]

コントローラ

ドライバ：モータ容量
- 05：100W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
- B：有り(アブソ)
- N：なし(インクリ)

RDV-X - **2** - **05** - **RBR1**

ロボットドライバ

電源電圧
- 2: AC200V

ドライバ：モータ容量
- 05：100W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.692～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.600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。

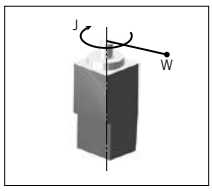
基本仕様

モータ出力 AC	100 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	0.36 kgm² [3.71 kgfcms²]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 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 (kgfcms²)	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47

質量パラメーターW (kg)	11	12	13	14	15
許容慣性モーメントJ (kgfcms²)	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71



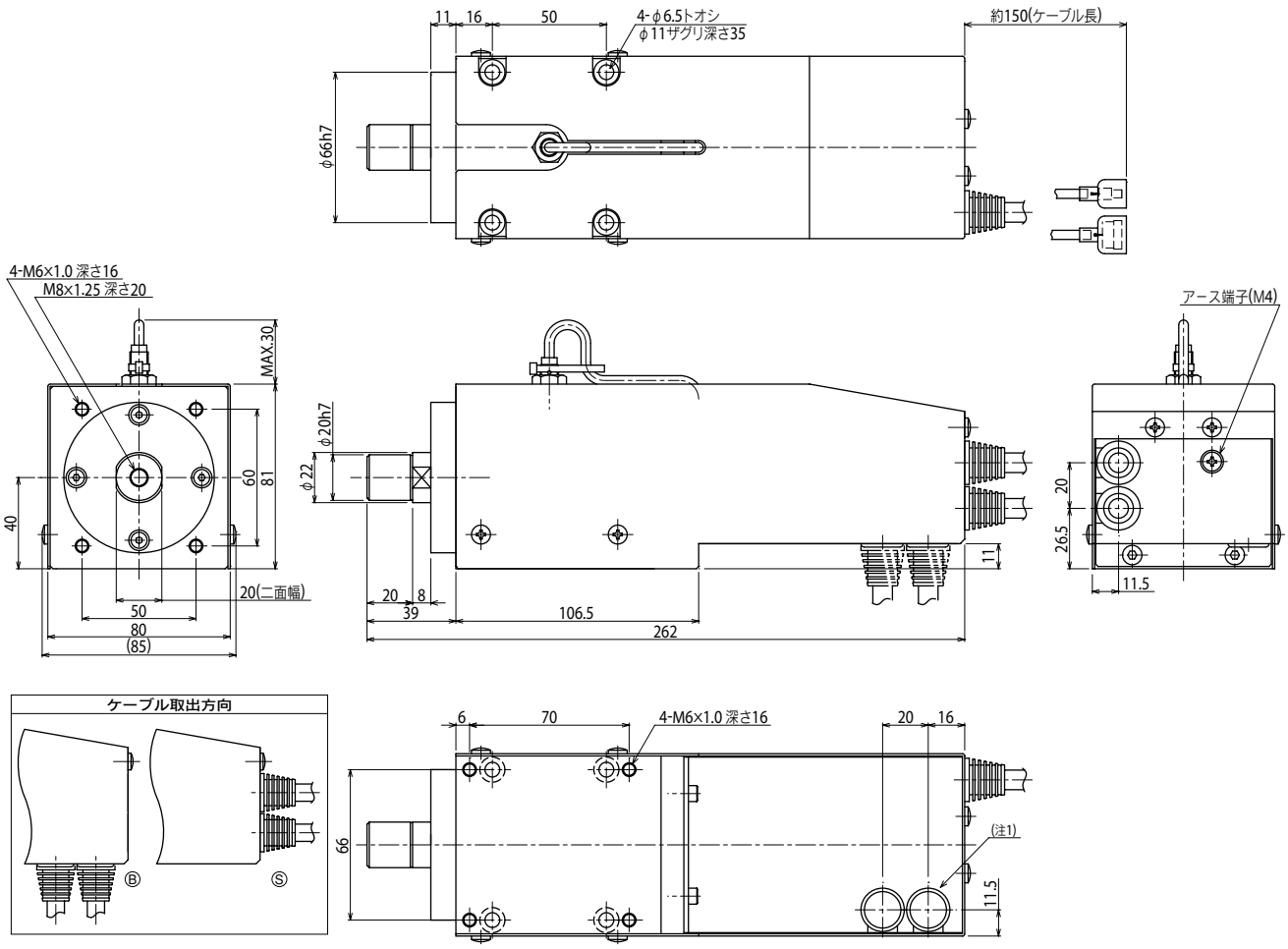
※R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが0.99kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.713をご参照ください。

適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X05 RCX320 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-X105	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X205	
RDV-X205-RBR1	パルス列

R10



本体質量(kg)	3.5

注1. ケーブル取り出し口を変更できます。

適用コントローラ SR1-X ▶ 618 TS-X ▶ 592 RDV-X ▶ 606