

# 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 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)
--------	--------------------------------	--

- ※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。

### TSX

ボジショナ <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	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:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) 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	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
----	--------	-------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

### RDV-X

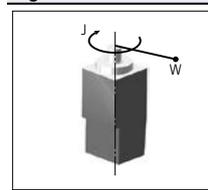
2	05	RBR1
ロボットドライバ	電源電圧 2:AC200V	ドライバ:モータ容量 05:100W以下

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm <sup>2</sup> [3.71 kgfcm <sup>2</sup> ]
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 (kgfcm <sup>2</sup> )	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 (kgfcm <sup>2</sup> )	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



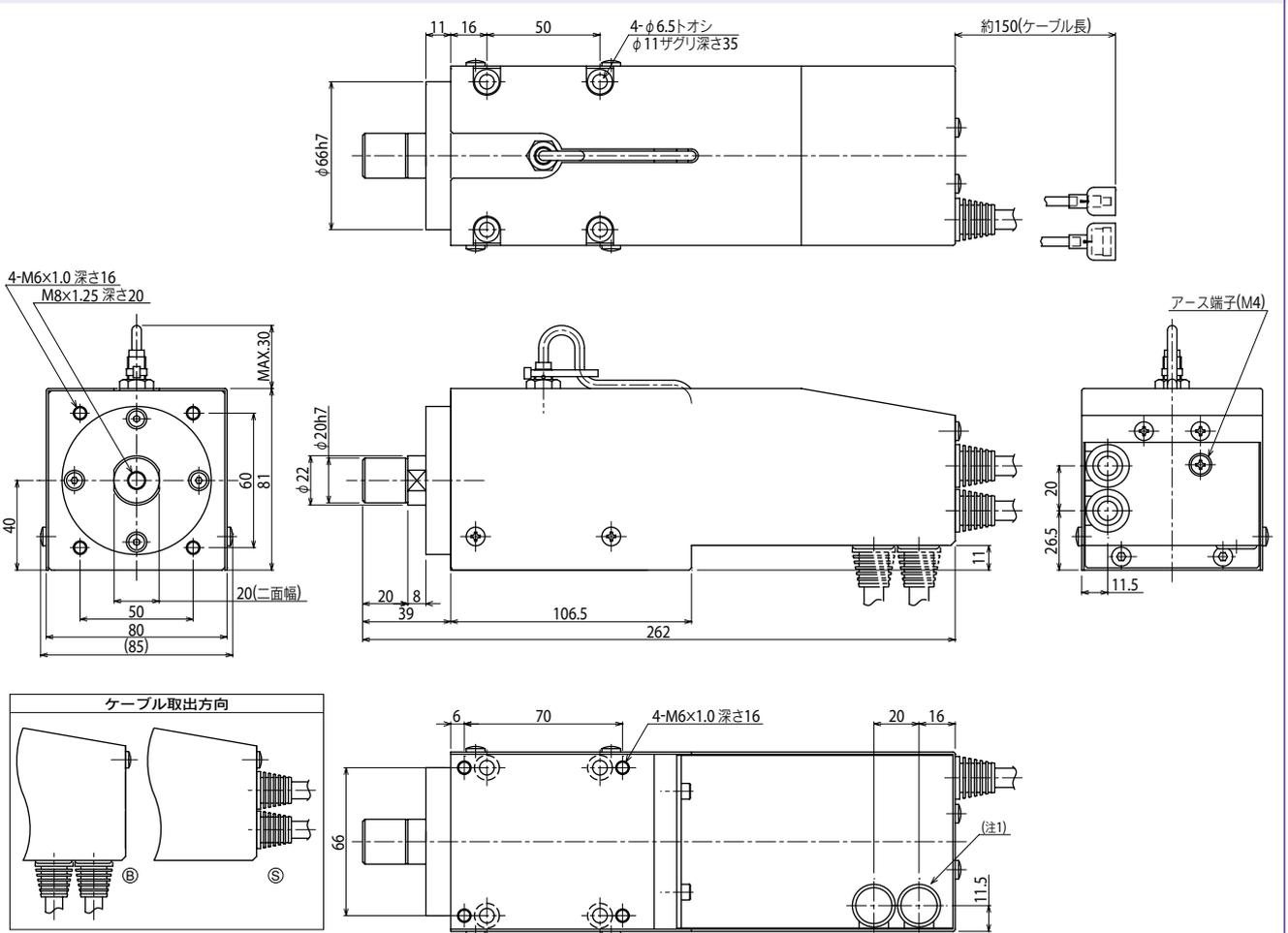
※ R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.99kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746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 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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
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。