

R10



■ 注文型式

R10

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

TSX

ポジション ^{※2}	ドライバ	TSモータ	入出力	バッテリー
TS-X	電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	無記入:なし L:LCD付き	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet EP:EtherNet/IP	B:有り (アプソ) N:なし (インクリ)

SR1-X

コントローラ	05	OE対応	入出力	バッテリー
ドライバ:モータ容量 05:100W以下		無記入:標準 E:CE仕様	N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus	B:有り (アプソ) N:なし (インクリ)

RDX

ロボットドライバ	05	RBR1
ドライバ:モータ容量 05:100W以下		回生装置

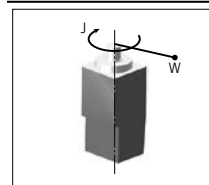
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです
(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。
詳細についてはP.518~のロボットケーブル一覧
をご覧ください。
※2. DINレールについてはP.454をご参照ください。

■ 基本仕様

モータ出力 AC (W)	100
繰返し位置決め精度 (°)	±0.0083
最高速度 (° /sec)	360
最大許容慣性モーメント (kgm ² [kgfcm ²])	0.36 [3.71]
定格トルク (Nm [kgfm])	10.78 [1.10]
減速比	1/50
回転範囲 (°)	360
ケーブル長 (m)	標準: 3.5 / オプション: 5.10
減速器形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能 (パルス/回転)	16384

■ 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)	0.25	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 ²)	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



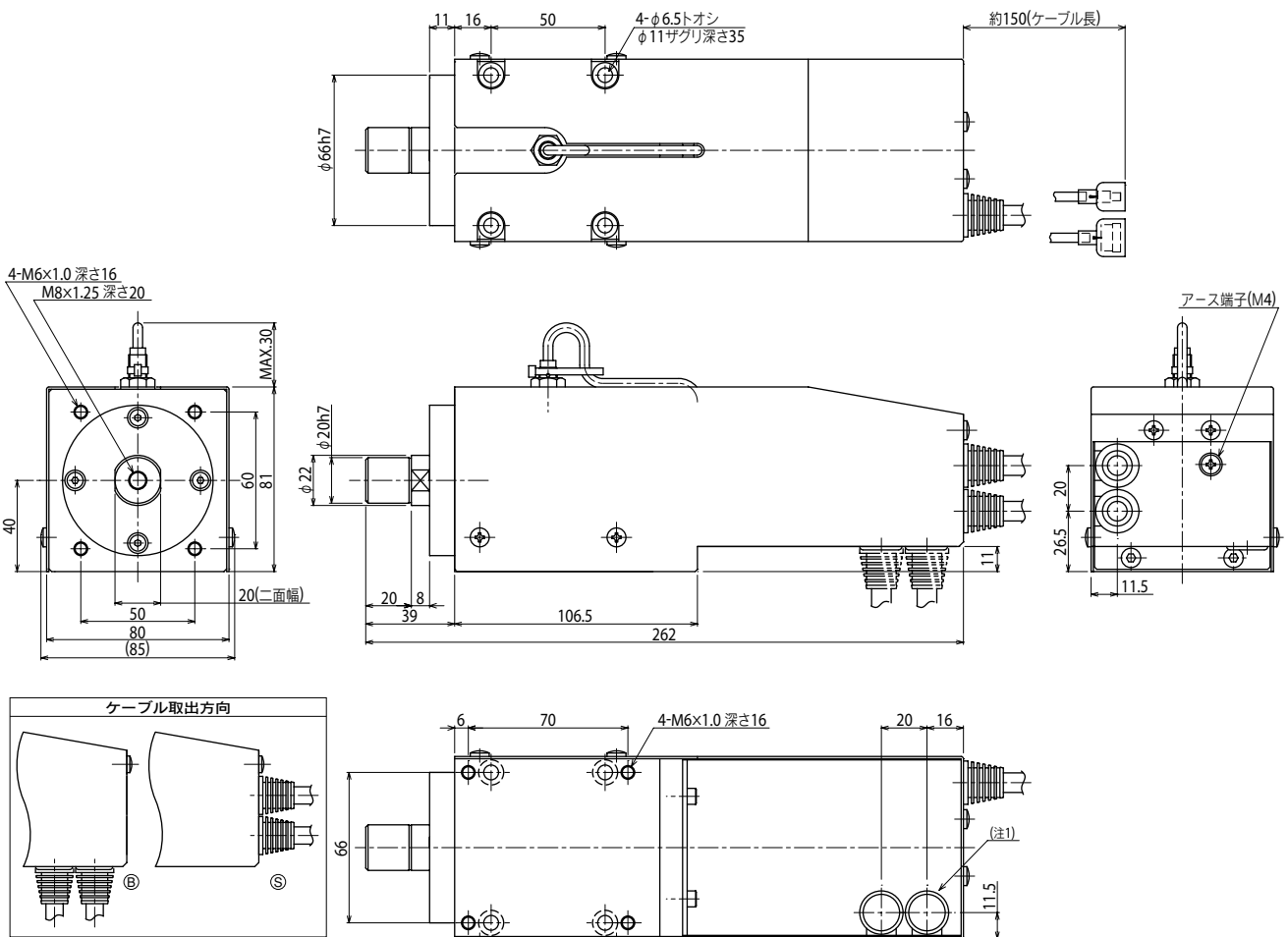
※ R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのと
き、その慣性モーメントの値Jが上記の値より小さくなるよう
にしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください
(例: Wが3kgでJが0.99kgfcm²のとき、入力する値は4kg)。

※慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.535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 RCX221/222 RCX240/340	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
RDX-05-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。