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

- ポジショナ※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 **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：B：有り(アブソ)／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.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。

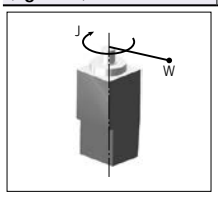
基本仕様

モータ出力 AC	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 kgm² [18.7 kgfcms²]
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 (kgfcms²)	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 (kgfcms²)	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



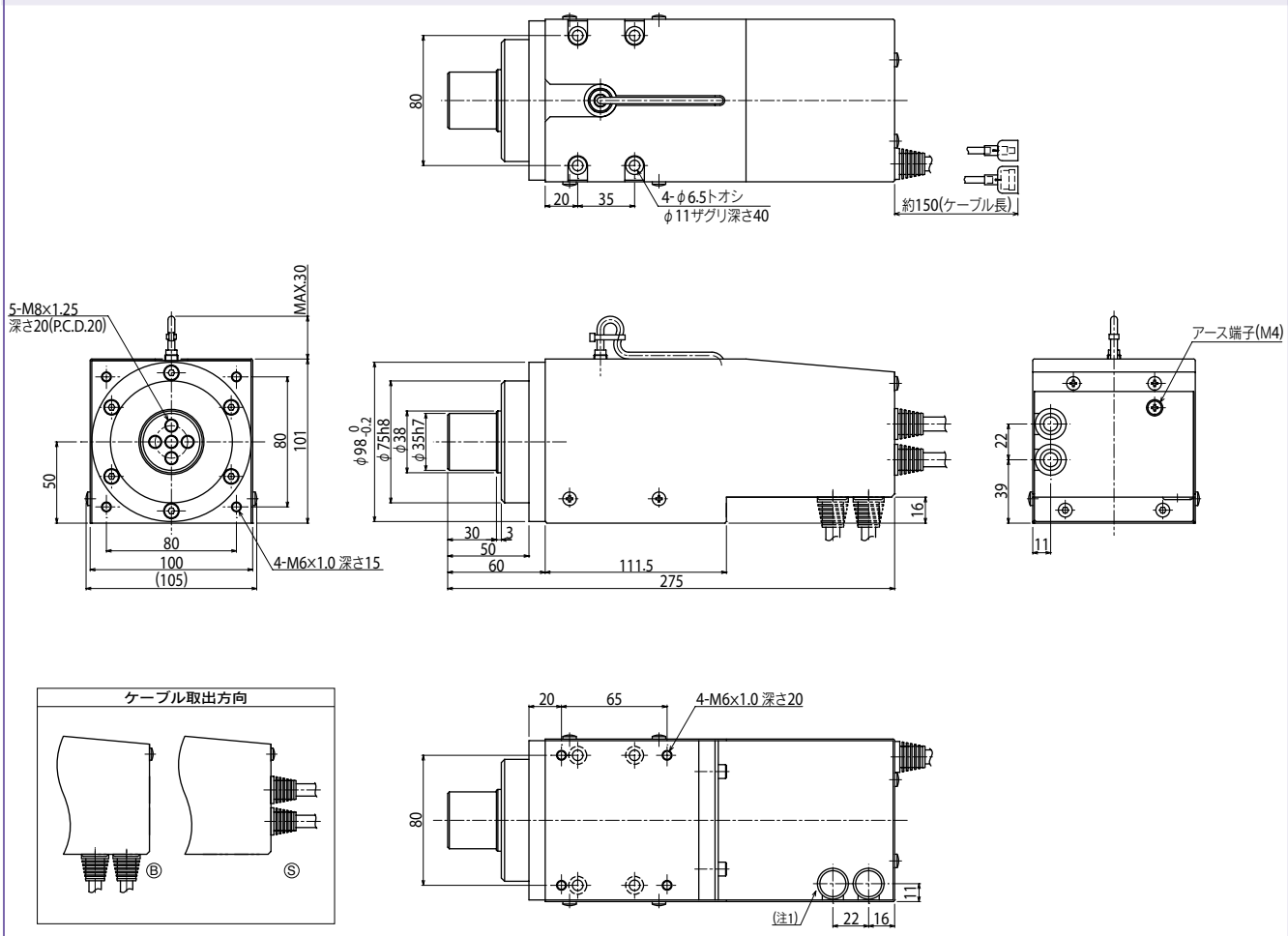
※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例：Wが3kgでJが3.7kgfcms²のとき、入力する値は4kg)。

※ 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-X10 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-X110	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-X210	
RDV-X210-RBR1	パルス列

R20



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。

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