

# R20



## ■ 注文型式

<b>R20</b>	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)	<b>TSX</b> ポジションナ <sup>※2</sup> 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	バッテリー B:有り (アプソ) N:なし (インクリ)
			<b>SR1-X</b> コントローラ	10 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)
			<b>RDX</b> ロボットドライバ	10 ドライバ:モータ容量 10:200W以下	<b>RBR1</b> 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

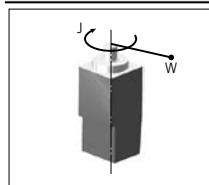
モータ出力 AC (W)	200
繰り返し位置決め精度 (°)	±0.0083
最高速度 (°/sec)	360
最大許容慣性モーメント (kgm <sup>2</sup> [kgfcm <sup>2</sup> ])	1.83 [18.7]
定格トルク (Nm [kgfm])	21.46 [2.19]
減速比	1/50
回転範囲 (°)	360
ケーブル長 (m)	標準: 3.5 / オプション: 5.10
減速器形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能 (パルス/回転)	16384

## ■ 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 <sup>2</sup> )	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 <sup>2</sup> )	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



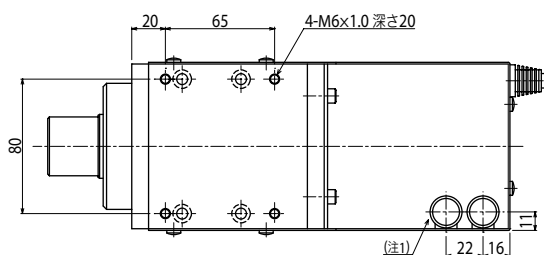
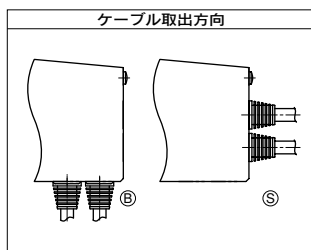
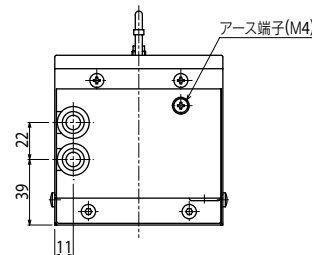
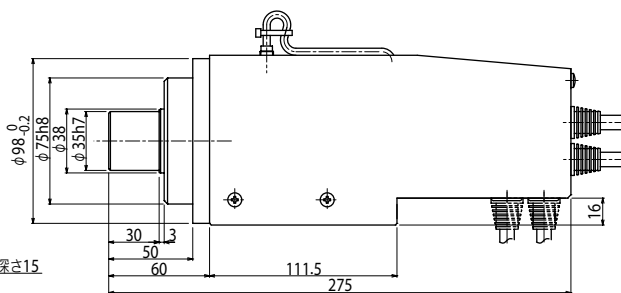
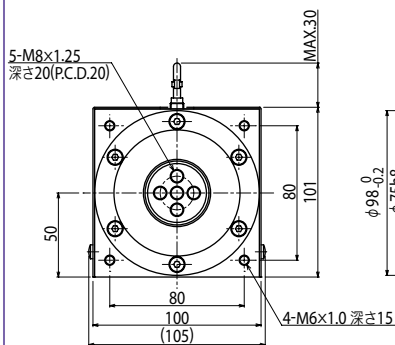
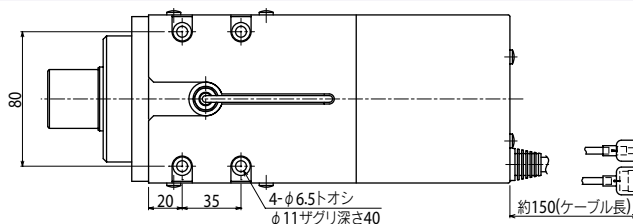
※R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。  
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください  
(例: Wが3kgでJが3.7kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.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-X10 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-X110	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDX-10-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。