

# R5



## ■ 注文型式

|                     |                                |  |   |   |                               |   |                                  |
|---------------------|--------------------------------|--|---|---|-------------------------------|---|----------------------------------|
| <b>R5</b><br>ロボット本体 | ケーブル取出方向<br>無記入:標準(S)<br>B:横取出 | ケーブル長 <sup>※1</sup><br>3L:3.5m<br>5L:5m<br>10L:10m<br>3K/5K/10K<br>(耐屈曲) | <b>TSX</b><br>ポジション <sup>※2</sup><br>TS-X | ドライバ:<br>電源電圧/モータ容量<br>10S:100V/100W以下<br>20S:200V/100W以下 | TSモータ<br>無記入:なし<br>L:LCD付き    | 入出力<br>NP:NPN<br>PN:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet™<br>EP:EtherNet/IP™<br>PT:PROFINET<br>GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup> | バッテリー<br>B:有り(アプソ)<br>N:なし(インクリ) |
|                     |                                |  | <b>SR1-X</b><br>コントローラ                    | 05<br>ドライバ:モータ容量<br>05:100W以下                             | CE対応<br>無記入:標準<br>E:CE仕様      | 入出力<br>N:NPN<br>P:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet™<br>PB:PROFIBUS   | バッテリー<br>B:有り(アプソ)<br>N:なし(インクリ) |
|                     |                                |  | <b>RDV-X</b><br>ロボットドライバ                  | 2<br>電源電圧<br>2:AC200V                                     | 05<br>ドライバ:モータ容量<br>05:100W以下 | <b>RBR1</b><br>回生装置   |                                  |

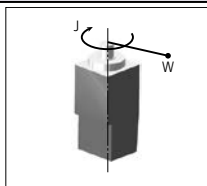
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.596～のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレールについてはP.500をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## ■ 基本仕様

|             |   |
|-------------|---|
| モータ出力 AC    | 50 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 | 0.12 kgm <sup>2</sup> [1.2 kgfcm <sup>2</sup> ] |
| 定格トルク       | 5.29 Nm [0.54 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-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> ) | 0.12 | 0.24 | 0.36 | 0.48 | 0.60 | 0.72 | 0.84 | 0.96 | 1.08 | 1.20 |



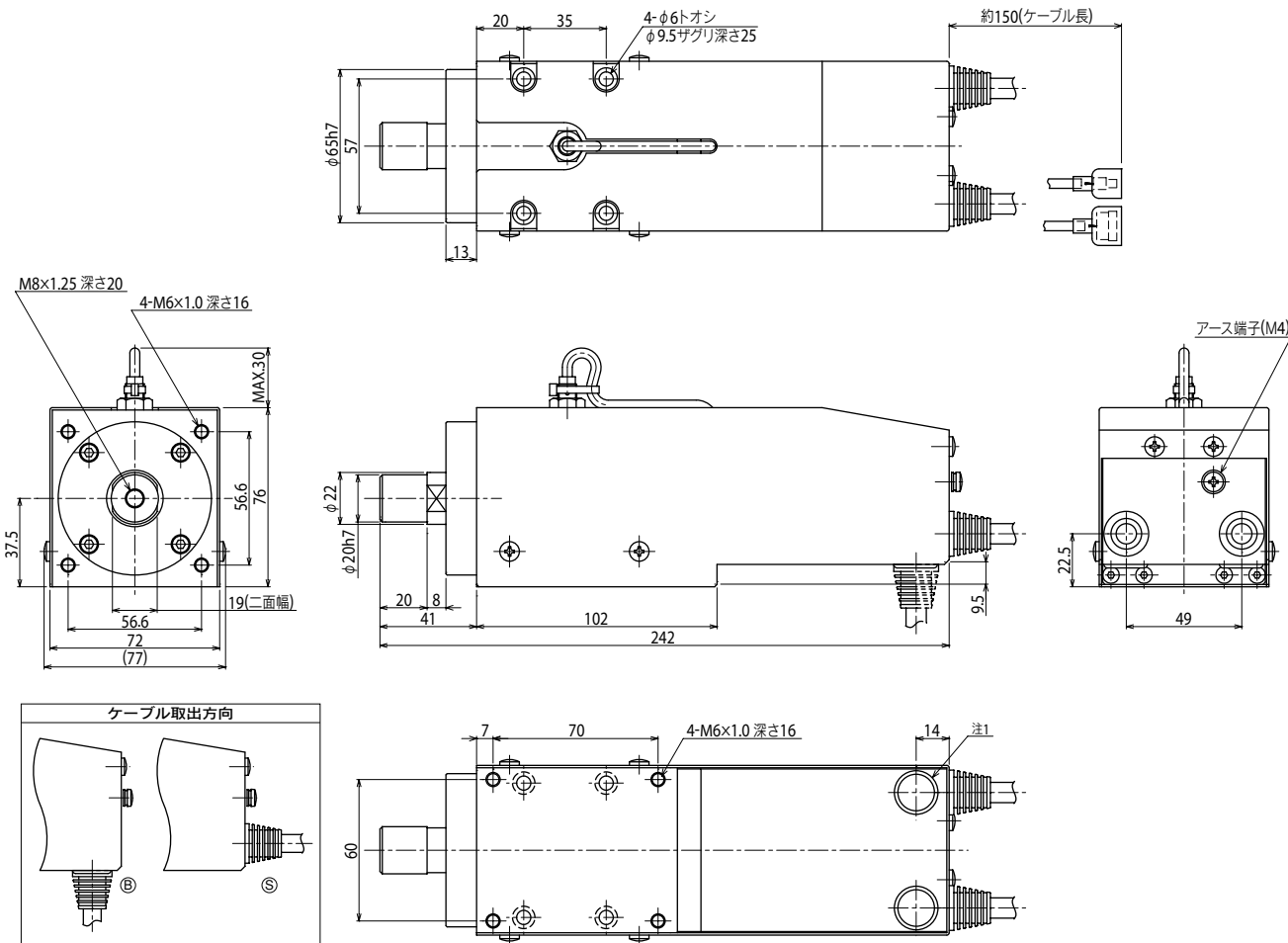
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.613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<br>RCX221/222<br>RCX240/340 | プログラム/<br>ポイントトレース/<br>リモートコマンド/<br>オンライン命令 |
| TS-X105                             | ポイントトレース/<br>リモートコマンド                       |
| RDV-X205-RBR1                       | パルス列  |

## R5



注1. ケーブル取り出し口を変更できます。