

# R5



## ■ 注文型式

<b>R5</b> 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)	<b>TSX</b> ポジションナ TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TSE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	<b>05</b>	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)	
	<b>RDX</b> ロボットドライバ	<b>05</b>	<b>RBR1</b> 回生装置	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	回生装置		

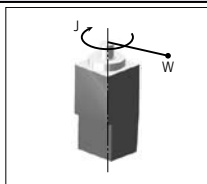
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです  
(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。  
詳細についてはP.518～のロボットケーブル一覧  
をご覧ください。  
※2. DINレールについてはP.454をご参照ください。

## ■ 基本仕様

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



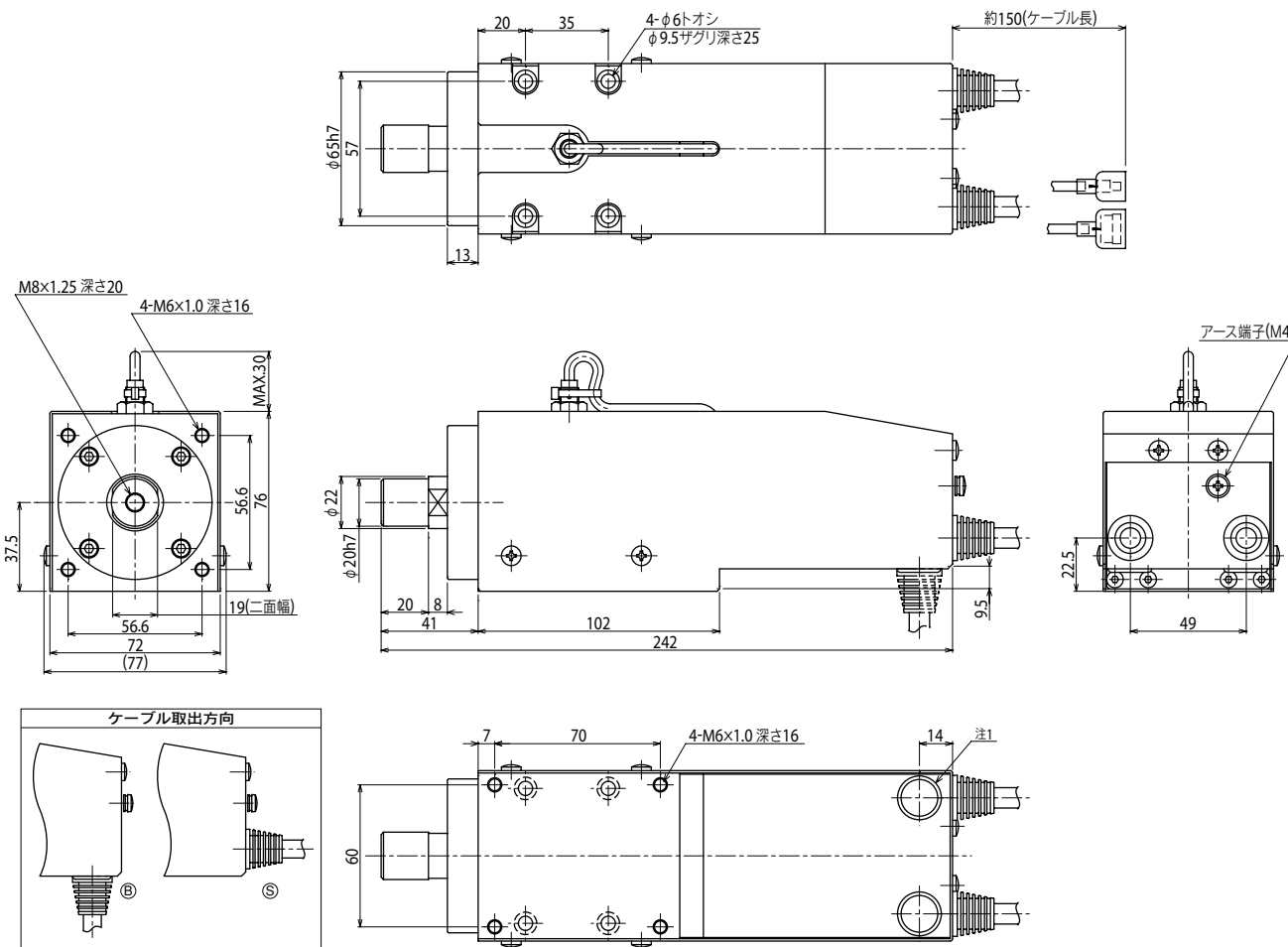
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、  
その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにし  
てください。  
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください  
(例: Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。  
上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この  
値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.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	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-X205	リモートコマンド
RDX-05-RBR1	パルス列

## R5



本体質量 (kg) 3.0 注1. ケーブル取り出し口を変更できます。