

# 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 <sup>#2</sup> [TSX:TS-X]	ドライバー: 電源電圧/モータ容量 10S: 100V/100W以下 20S: 200V/100W以下	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™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし <sup>#3</sup>	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	05 ドライバー: 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>RDV-X</b> ロボットドライバ	2 電源電圧 2: AC200V	05 ドライバー: モータ容量 05: 100W以下	<b>RBR1</b> 回生装置	

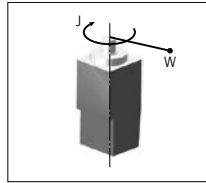
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	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



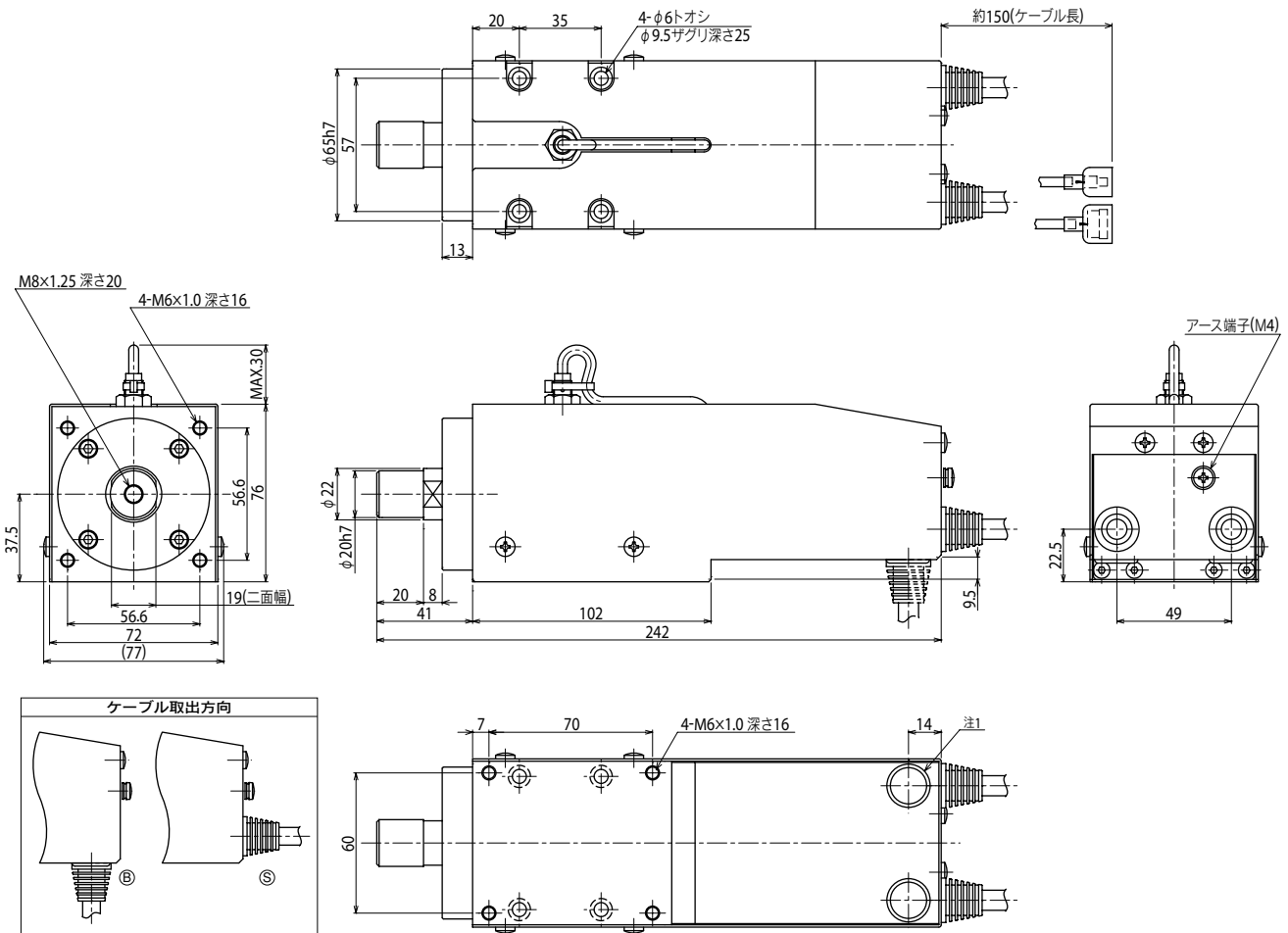
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例: Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.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-X05 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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-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。

# R10



## ■ 注文型式

### R10

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)
--------	--------------------------------	--

### TSX

ポジションナ <sup>※2</sup> TSX:TS-X	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	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™ PT:PROFINET GW:IOボードなし <sup>※3</sup>	バッテリー B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
----------------------------------	---	----------------------------	--	----------------------------------

### SR1-X

05	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)
----	-------------------------	--------------------------	---	----------------------------------

### RDV-X

2	電源電圧 2:AC200V	05	ドライバ:モータ容量 05:100W以下	RBR1 回生装置
---	------------------	----	-------------------------	--------------

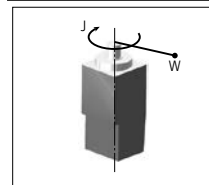
※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。  
 ※2. DINレベルについてはP.600をご参照ください。  
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

モータ出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm <sup>2</sup> [3.71 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 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 (kgfcm <sup>2</sup> )	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 <sup>2</sup> )	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



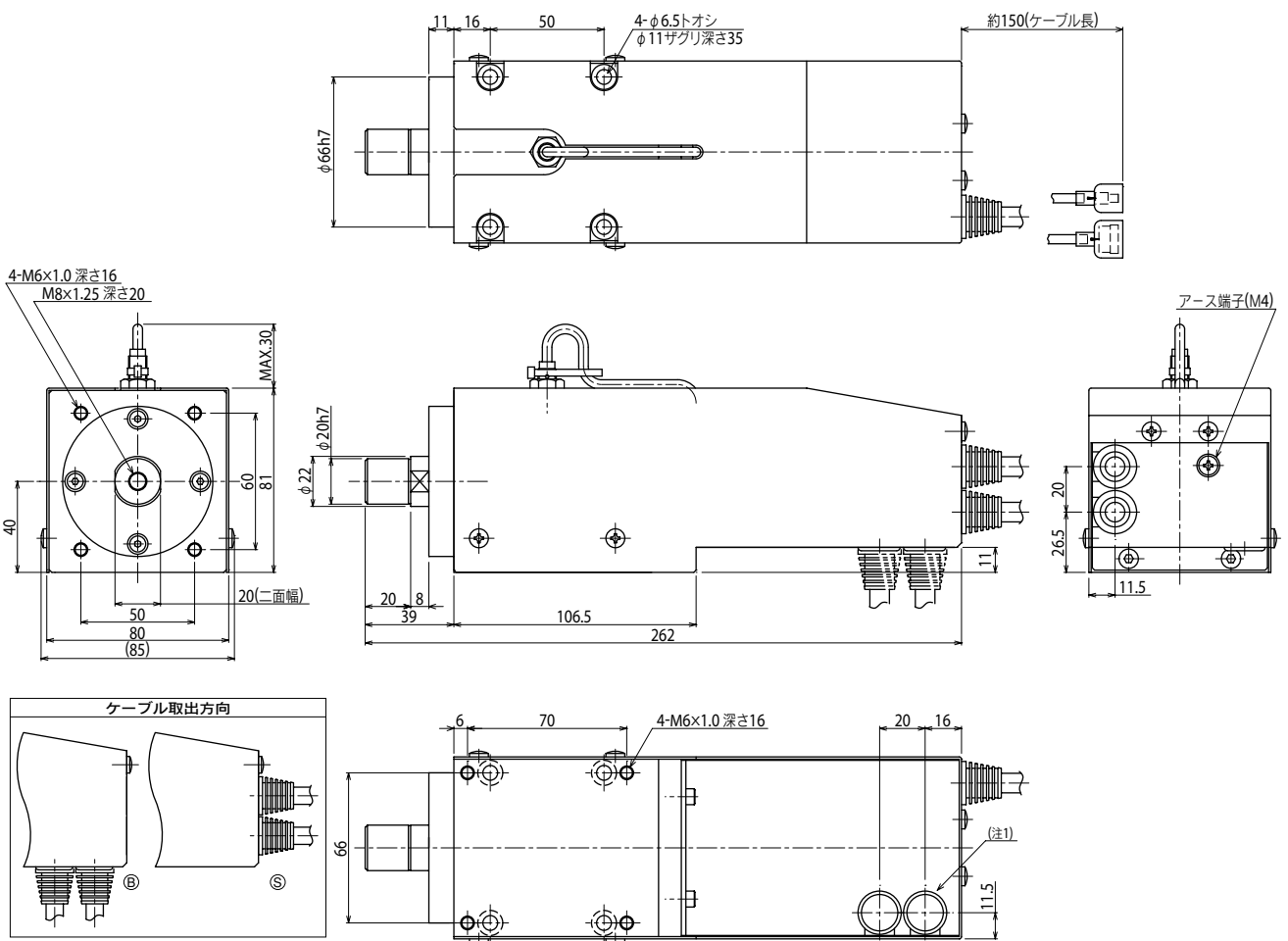
※R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.99kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.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-X05 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-X105 TS-X205	ポイントトレース/ リモートコマンド
RDV-X205-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。

# R20



## ■ 注文型式

**R20**

<b>ロボット本体</b>	<b>ケーブル取出方向</b> 無記入:標準(S) B:横取出	<b>ケーブル長<sup>※1</sup></b> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	<b>ポジショナー<sup>※2</sup></b> TSX:TS-X	<b>ドライバー; 電源電圧/モータ容量</b> 110:100V/200W 210:200V/200W	<b>TSモータ</b> L:LCD付き	<b>入出力</b> NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3</sup>	<b>バッテリー</b> B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)	
			<b>SR1-X</b>	<b>10</b>	<b>コントローラ</b>	<b>ドライバー:モータ容量</b> 10:200W以下	<b>CE対応</b> 無記入:標準 E:CE仕様	<b>入出力</b> N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	<b>バッテリー</b> B:有り(アプソ) N:なし(インクリ)
			<b>RDV-X</b>	<b>2</b>	<b>10</b>	<b>RBR1</b>			
			<b>ロボットドライバ</b>		<b>電源電圧</b> 2:AC200V	<b>ドライバー:モータ容量</b> 10:200W以下	<b>回生装置</b>		

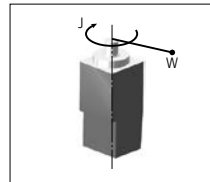
- ※1. 標準ロボットケーブルは固定用ケーブルです(3L/5L/10L)。耐屈曲ケーブルの選択も可能です。詳細についてはP.692～のロボットケーブル一覧をご覧ください。
- ※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 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 kgm <sup>2</sup> [18.7 kgfcm <sup>2</sup> ]
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 (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



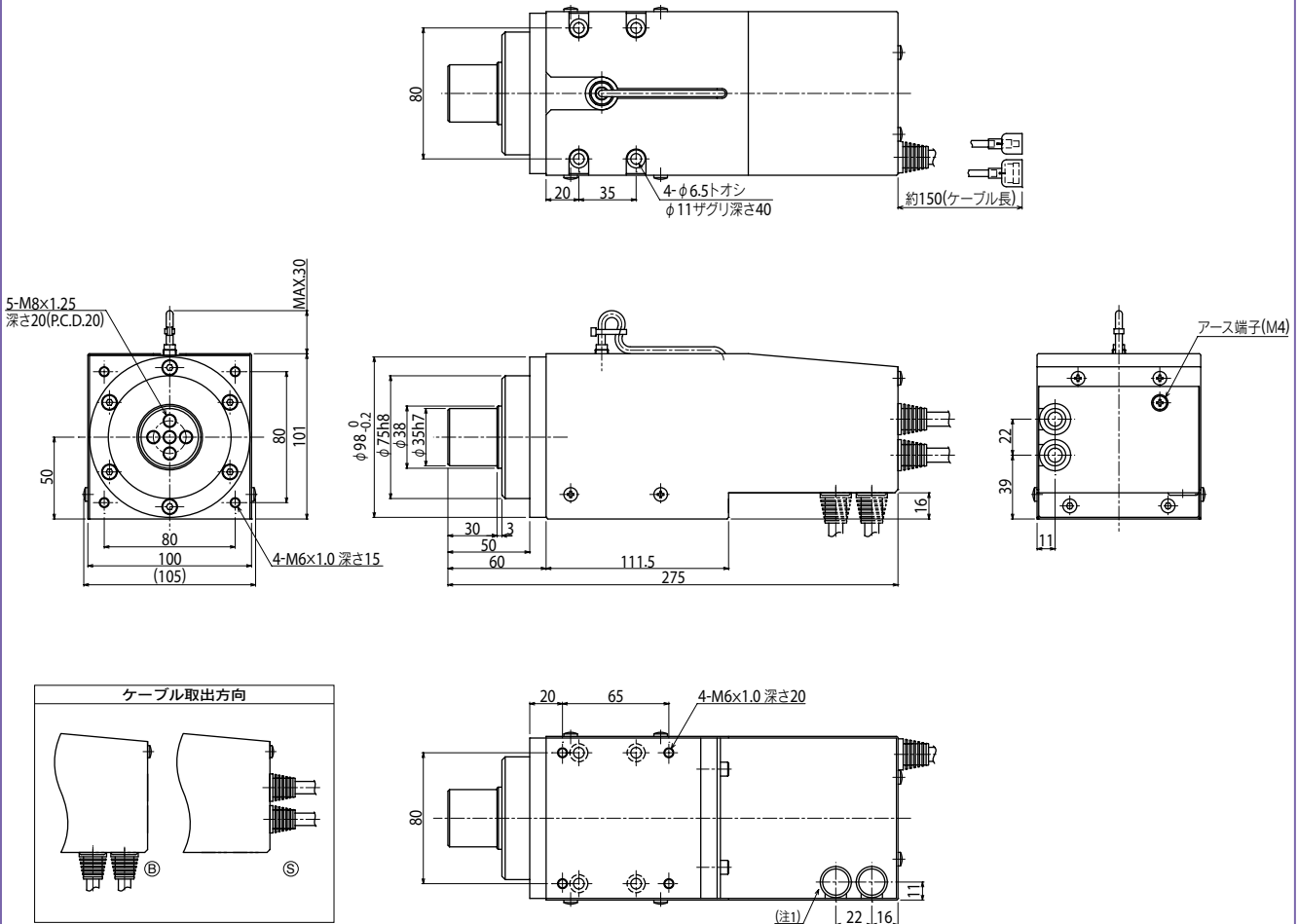
※ R20のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。  
大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください。(例: Wが3kgでJが3.7kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.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 TS-X210	ポイントトレース/ リモートコマンド
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。