

# R5



## ■ 注文型式

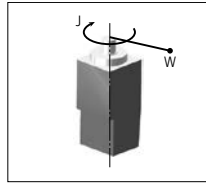
<b>R5</b>	ロボット本体	ケーブル取出方向 無記入:標準(S) B:横取出	ケーブル長 <sup>※1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐屈曲)	<b>TSX</b>	ポジショナ <sup>※2</sup> [TSX:TS-X]	ドライバ: 電源電圧/モータ容量 10S:100V/100W以下 20S:200V/100W以下	TSモータ 無記入:なし L:LCD付き	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし <sup>※3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

## ■ 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



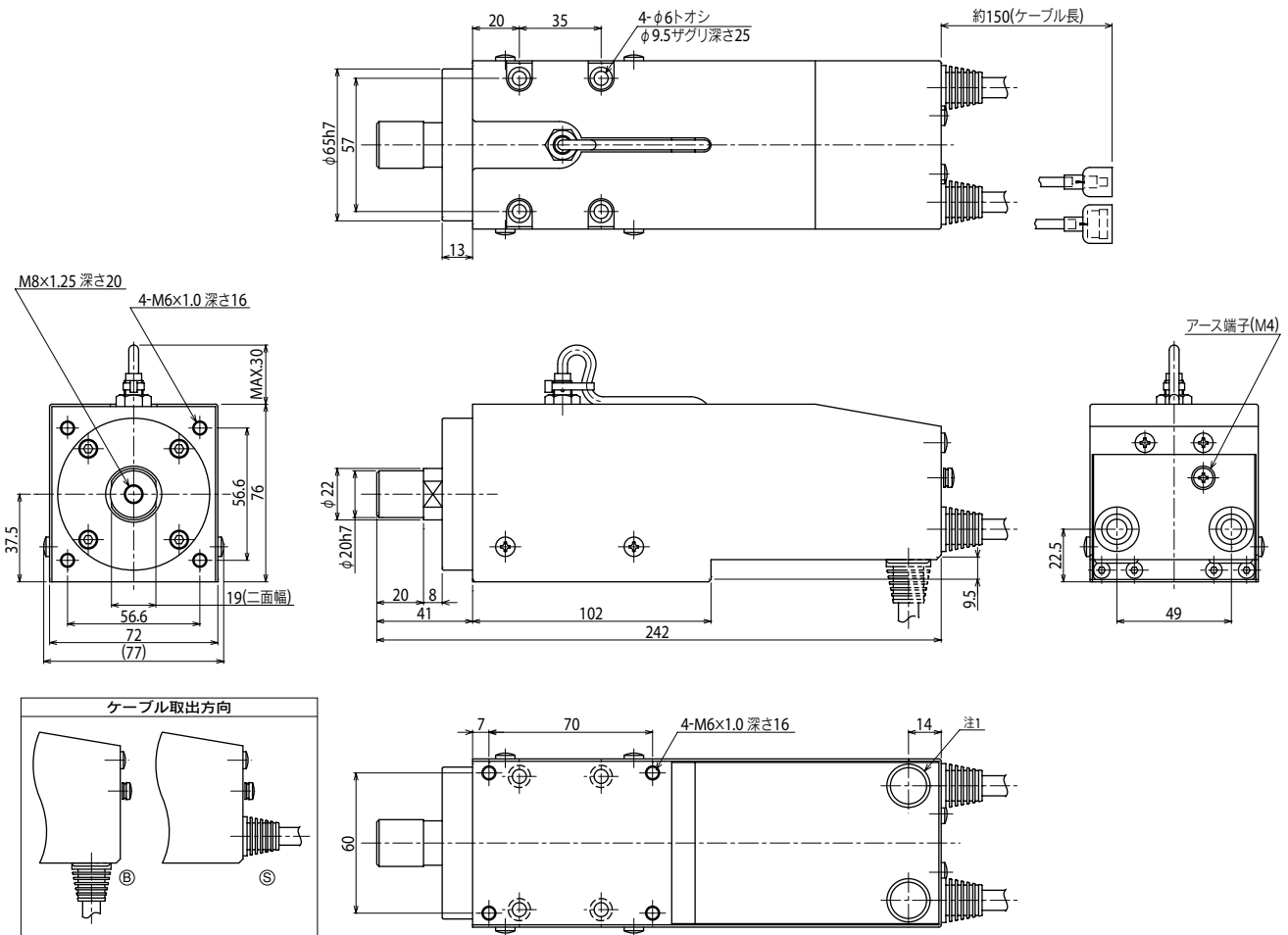
※ R5のシャフトに取り付けるツールやワークの質量が Wkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.48kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。上記の質量パラメータはコントローラに入力する値であり、この値により自動的に加速度が設定されます。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746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 RCX221/222 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	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
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)
--------	--------------------------------	--

- ※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.732~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.634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.96をご参照ください。

### TSX

ボジショナ <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
---	------------------	----	-------------------------	--------------

### ロボットドライバ

## ■ 基本仕様

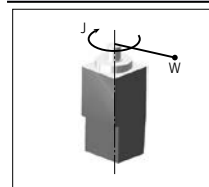
モータ出力 AC	100 W
繰返し位置決め精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大許容慣性モーメント	0.36 kgm <sup>2</sup> [3.71 kgfcm <sup>2</sup> ]
定格トルク	10.78 Nm [1.10 kgfm]
減速比	1/50
回転範囲	360°
ケーブル長	標準:3.5 m / オプション:5 m, 10 m
減速機形式	ハーモニックドライブ
位置検出器	レゾルバ
分解能	16384 パルス/回転

## ■ 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



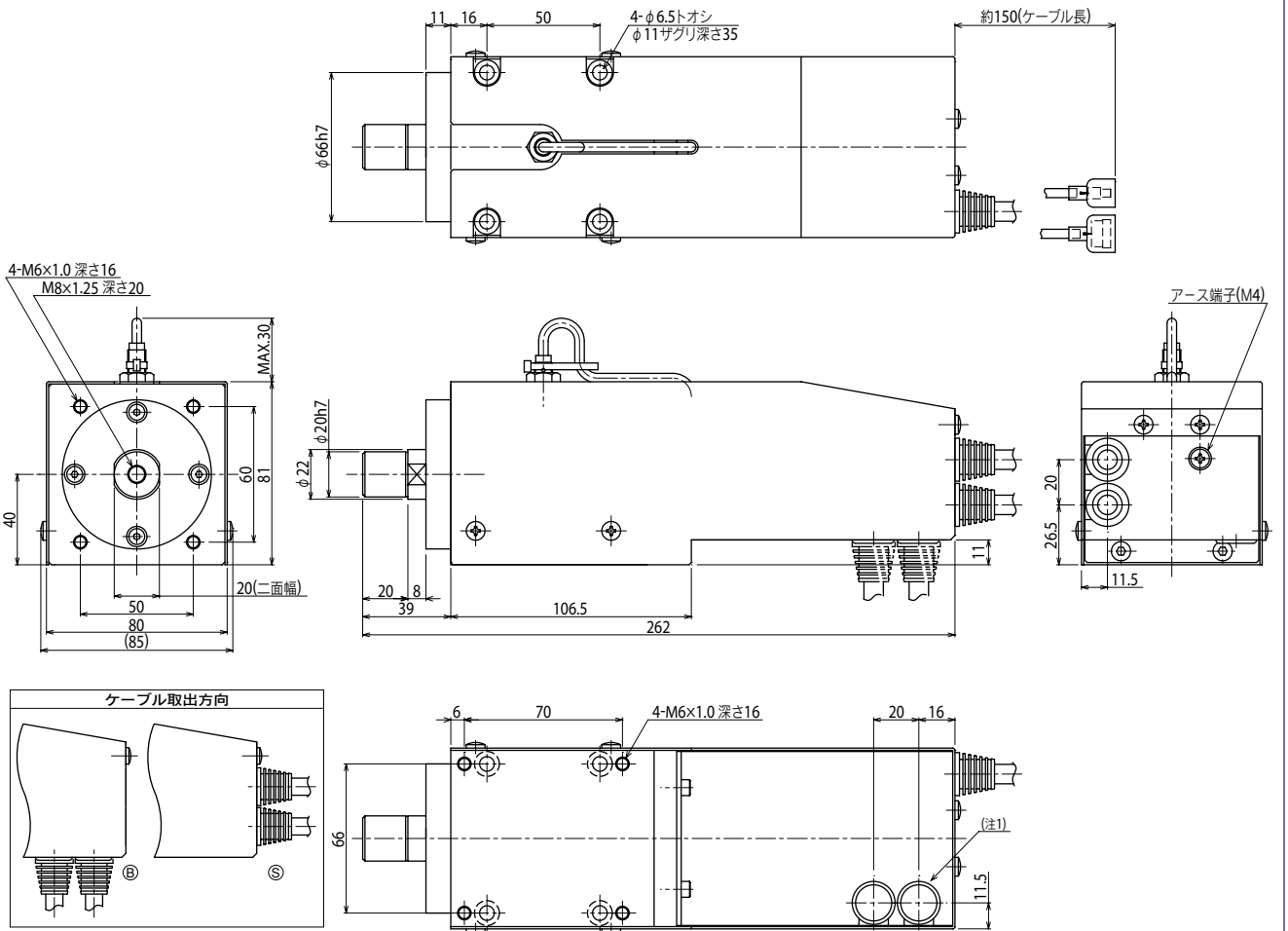
※ R10のシャフトに取り付けるツールやワークの質量がWkgのとき、その慣性モーメントの値Jが上記表の値より小さくなるようにしてください。大きくなる場合は、上表で相当するWの値を入力してください(例:Wが3kgでJが0.99kgfcm<sup>2</sup>のとき、入力する値は4kg)。

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746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 RCX221/222 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**

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**

ボジショナ <sup>※2</sup> TSX: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™ 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)
---------------------------------	---	----------------------------	---	----------------------------------

**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	バッテリー B:有り(アプソ) 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.732~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.634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.96をご参照ください。

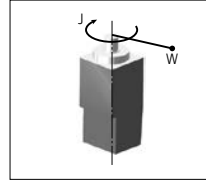
## ■ 基本仕様

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)。

## ■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法
SR1-X10 RCX320 RCX221/222 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

※ 慣性モーメントの求め方(計算式)は、P.746をご参照ください。

## R20

5-M8x1.25 深さ20(P.C.D.20)

MAX.30

80

101

50

80

100 (105)

4-M6x1.0 深さ15

φ98<sup>0</sup><sub>-0.2</sub>

φ75<sup>h8</sup>

φ38

φ35<sup>h7</sup>

30

50

60

111.5

275

16

約150(ケーブル長)

4-φ6.5トオリ  
φ11ザグリ深さ40

アース端子(M4)

22

39

11

ケーブル取出方向

20

65

4-M6x1.0 深さ20

80

22

16

(注1)

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。