

R10



订购型号

R10

机器人主机	电缆取出方向 空白:标准(S) B:横向取出	电缆长度 #1 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)
-------	------------------------------	--------------------------------------------------------------

TSX

定位器 #2 TS-X	驱动器 电源电压/马达功率 105:100V/100W以下 205:200V/100W以下	TS显示屏 空白:无 L:配LCD	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 #3	电池 B:有(绝对式) N:无(增量式)
----------------	--------------------------------------------------------	-------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------------

SR1-X

控制器	驱动器:马达功率 05:100W以下	支持CE标准 空白:标准 E:CE规格	输入输出 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ PB:PROFIBUS	电池 B:有(绝对式) N:无(增量式)
-----	-----------------------	---------------------------	----------------------------------------------------------------------	----------------------------

RDV-X

机器人驱动器	2	05	RBR1
电源电压	2:AC200V	驱动器:马达功率	再生装置
		05:100W以下	

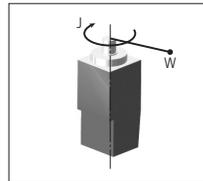
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达输出 AC	100 W
重复定位精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大容许惯性力矩	0.36 kgm ² [3.71 kgfcm ²]
额定扭矩	10.78 Nm [1.10 kgfm]
减速比	1/50
旋转范围	360°
电缆长度	标准:3.5m / 选配:5m、10m
减速器形式	谐波传动
位置检测器	旋转变压器
分辨率	16384脉冲/圈

容许惯性力矩

重量参数W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
容许惯性力矩J (kgfcm ²)	0.25	0.49	0.74	0.99	1.24	1.48	1.73	1.98	2.23	2.47
重量参数W (kg)	11	12	13	14	15					
容许惯性力矩J (kgfcm ²)	2.72	2.97	3.22	3.46	3.71					



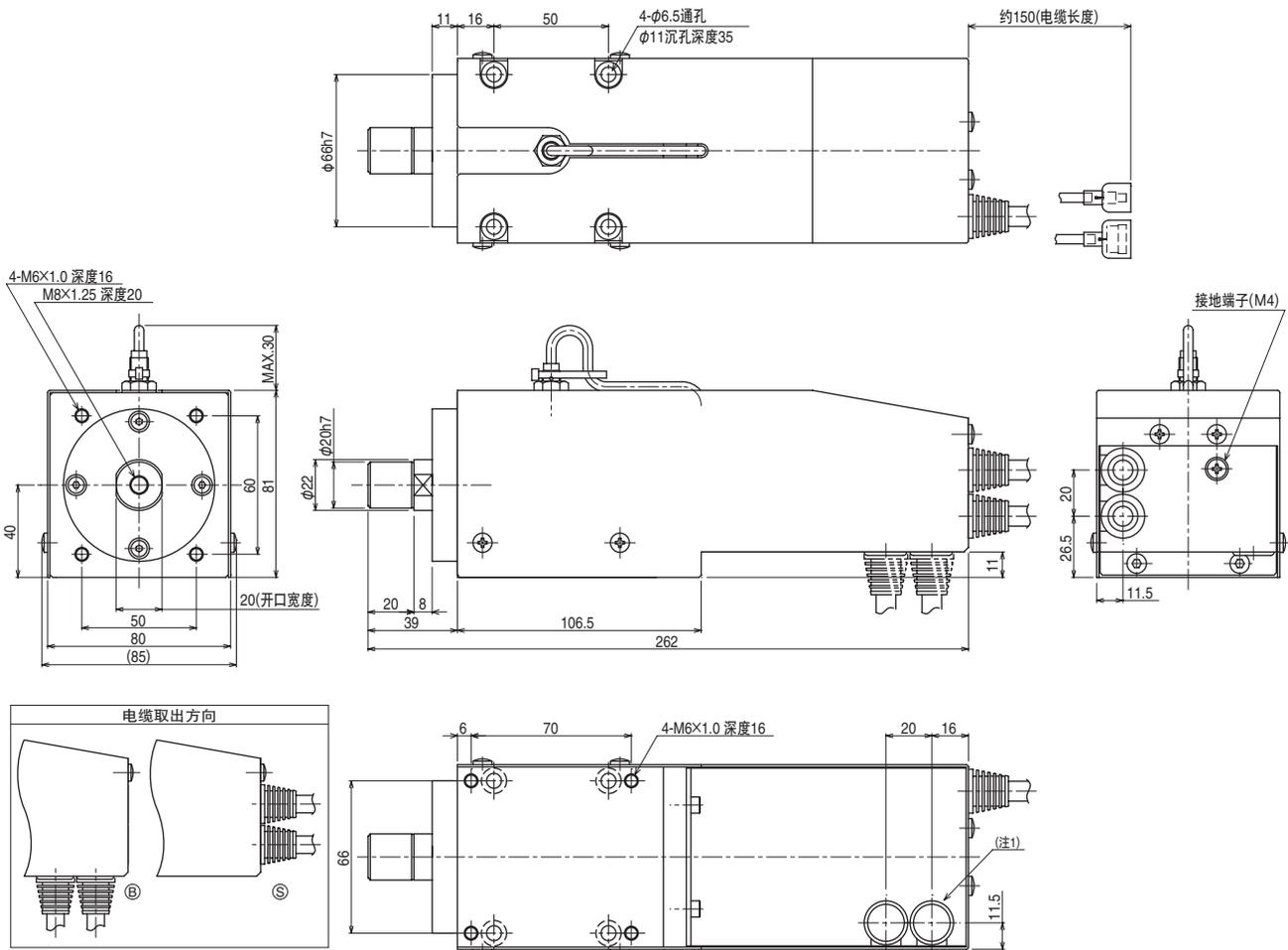
※ R10轴上安装工具和工件的重量为Wkg时,应控制其惯性力矩值J在上表所示值以下。
变大时,应输入与上表相当的W值(例:W为3kg, J为0.99kgfcm²时的输入值为4kg)。

※ 惯性力矩的计算方法(算式)请参阅P.613的说明。

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X05 RCX221/222 RCX240/340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X105 TS-X205	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

R10



主机重量(kg) 3.5 ※ 可变更电缆取出口。

垂直多关节机器人
YA
LKM100
紧凑型机械手
TRANSSERVO
小型单轴机器人
FLIP-X
单轴机器人
PHASER
双轴单轴机器人
XY-X
垂直机器人
YK-X
水平多关节单轴机器人
YP-X
仿造型机器人
CLEAN
洁净
CONTROLLER
控制
INFORMATION
各种信息
T型
F型
GF型
N型
R型