

# R5



## 订购型号

<b>R5</b> 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 <sup>#1</sup> 3L:3.5m 5L:5m 10L:10m 3K/5K/10K (耐弯曲)	<b>TSX</b> 定位器 <sup>#2</sup> 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 <sup>#3</sup>	电池 B:有(绝对式) N:无(增量式)
			<b>SR1-X</b> 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)
			<b>RDV-X</b> 机器人驱动器	2 电源电压 2:AC200V	05 驱动器:马达功率 05:100W以下	<b>RBR1</b> 再生装置	

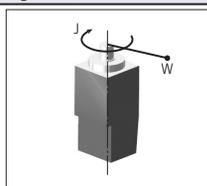
注1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览。  
注2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。  
注3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达输出 AC	50 W
重复定位精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大容许惯性力矩	0.12 kgm <sup>2</sup> [1.2 kgfcm <sup>2</sup> ]
额定扭矩	5.29 Nm [0.54 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 <sup>2</sup> )	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



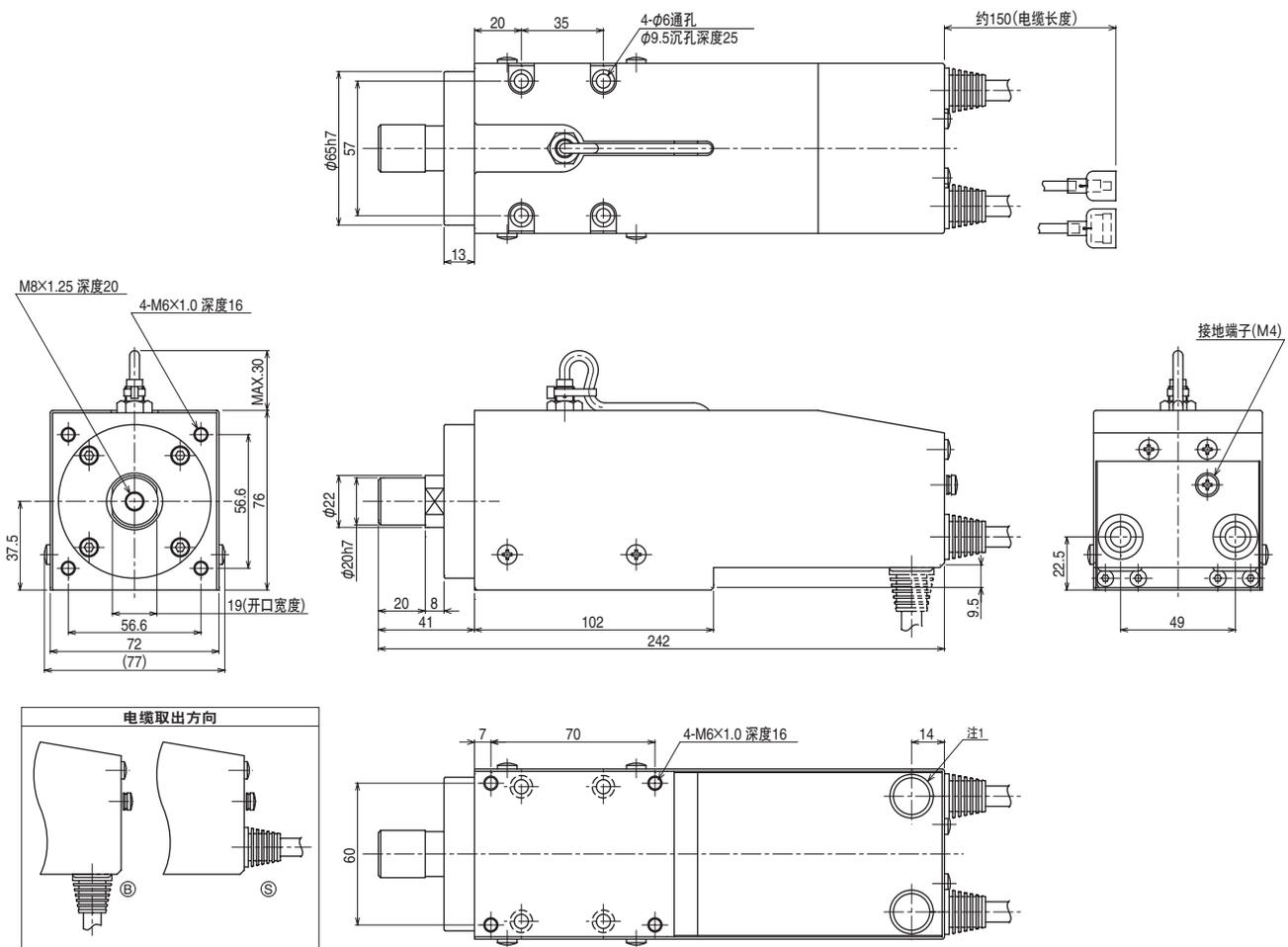
※ R5轴上安装工具和工件的重量为Wkg时,应控制其惯性力矩J在上表所示值以下。  
变大时,应输入与上表相当的W值(例:W为3kg, J为0.48kgfcm<sup>2</sup>时的输入值为4kg)。  
上述重量参数为输入控制器之值,根据该值自动设定加速度。

※ 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	点位跟踪/ 远程命令
TS-X205	远程命令
RDV-X205-RBR1	脉冲列

## R5



主机重量(kg) 3.0 ※ 可变更电缆出口。