

R5



订购型号

R5			SR1-X	05					
机器人主机	电缆取出方向 未填写:标准(S) B:横向取出	电缆长度 ^{※1} 3L:3.5m(标准) 5L:5m 10L:10m	适用控制器 SR1-X TS-X ^{※2} RDX ^{※2}	驱动 05:100W以下	支持 CE 标准 未填写:标准 E:CE 规格	再生装置 未填写:无	输入输出选择 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus YC:YC-Link ^{※3}	电池 未填写:无电池 (增量式规格) B:带电池 (绝对式规格)	

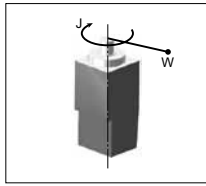
※1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆 (RDX 不支持)。有关机器人电缆的详情请参阅 P.423 的说明。
 ※2. 有关 TS-X、RDX 的选选项, 请参阅各控制器的订购型号 (TS-X: P.355、RDX: P.365)。
 ※3. 只适用 YC-Link 的副轴 (Slave) 设定。

基本规格

马达输出 AC (W)	50
反复定位精度 (sec)	±30
最高速度 (°/sec)	360
最大允许惯性力矩 (kgm ² [kgfcm ²])	0.12 [1.2]
额定转矩 (Nm [kgfm])	5.29 [0.54]
减速比	1/50
旋转范围 (°)	360
电缆长度 (m)	标准: 3.5 / 选配: 5, 10
减速器形式	谐波齿轮驱动
位置检测器	旋转变压器
分辨率 (脉冲/旋转)	16384

允许惯性力矩

重量参数 W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
允许惯性力矩 J (kgfcm ²)	0.12	0.24	0.36	0.48	0.60	0.72	0.84	0.96	1.08	1.20



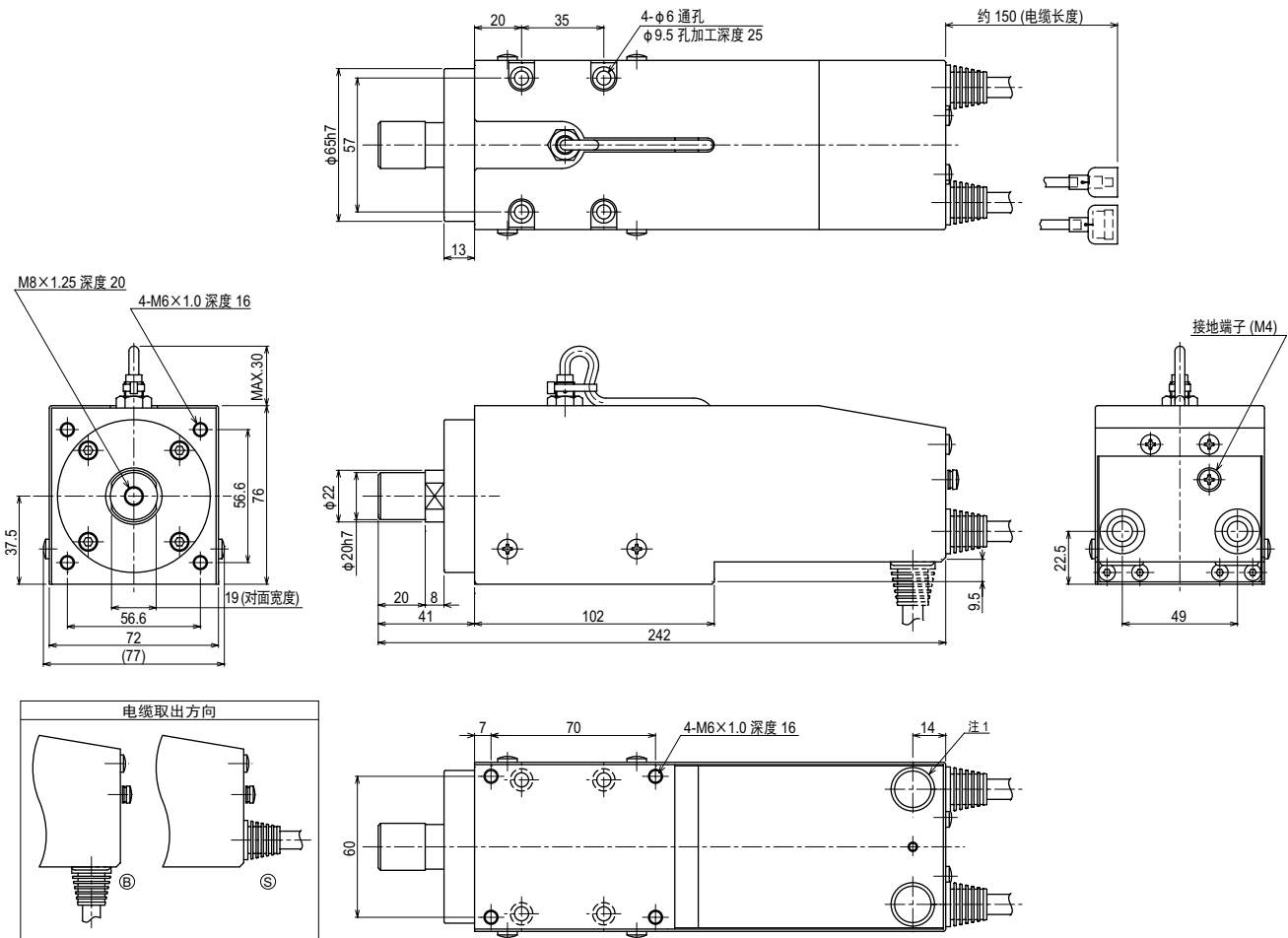
※R5 轴上安装工具和工件的重量为 Wkg 时, 应控制其惯性力矩值 J 在上表所示值以下。
 变大时, 应输入与上表相当的 W 值 (例: W 为 3kg, J 为 0.48kgfcm² 时的输入值为 4kg)。
 上述重量参数为输入控制器之值, 根据该值自动设定加速度。

※惯性力矩的计算方法 (算式) 请参阅 P.434 的说明。

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X-05	程序/ 迹点定位/ 遥控命令/ 在线命令
TS-X205	迹点定位
RDX-05-RBR1	脉冲列

R5



主机重量 (kg) 3.0 注1. 可变更电缆取出口。