

R10



APPLICATION 应用机型
 TRANSERO 小型单轴机器人
 FLIP-X 单轴机器人
 PHASER 线性单轴机器人
 XY-X 直交机器人
 YK-XG 水平多关节机器人
 YP-X 拾取型机器人
 CLEAN 洁净型机器人
 CONTROLLER 控制器
 INFORMATION 各种信息
 T型
 F型
 N型
 R型

订购型号

| | | | | | | | | |
|------------|-------------------------------|---|---|-----------------|----------------------------|---------------|---|--|
| R10 | | 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 | 通用控制器 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。

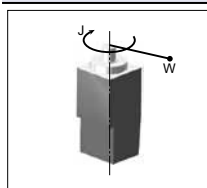
基本规格

| | |
|--|-------------------|
| 马达输出 AC (W) | 100 |
| 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]) | 0.36[3.71] |
| 额定转矩(Nm[kgfm]) | 10.78[1.10] |
| 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) | 0.25 | 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 |
|--------------------------------|------|------|------|------|------|
| 允许惯性力矩 J (kgfcm ²) | 2.72 | 2.97 | 3.22 | 3.46 | 3.71 |



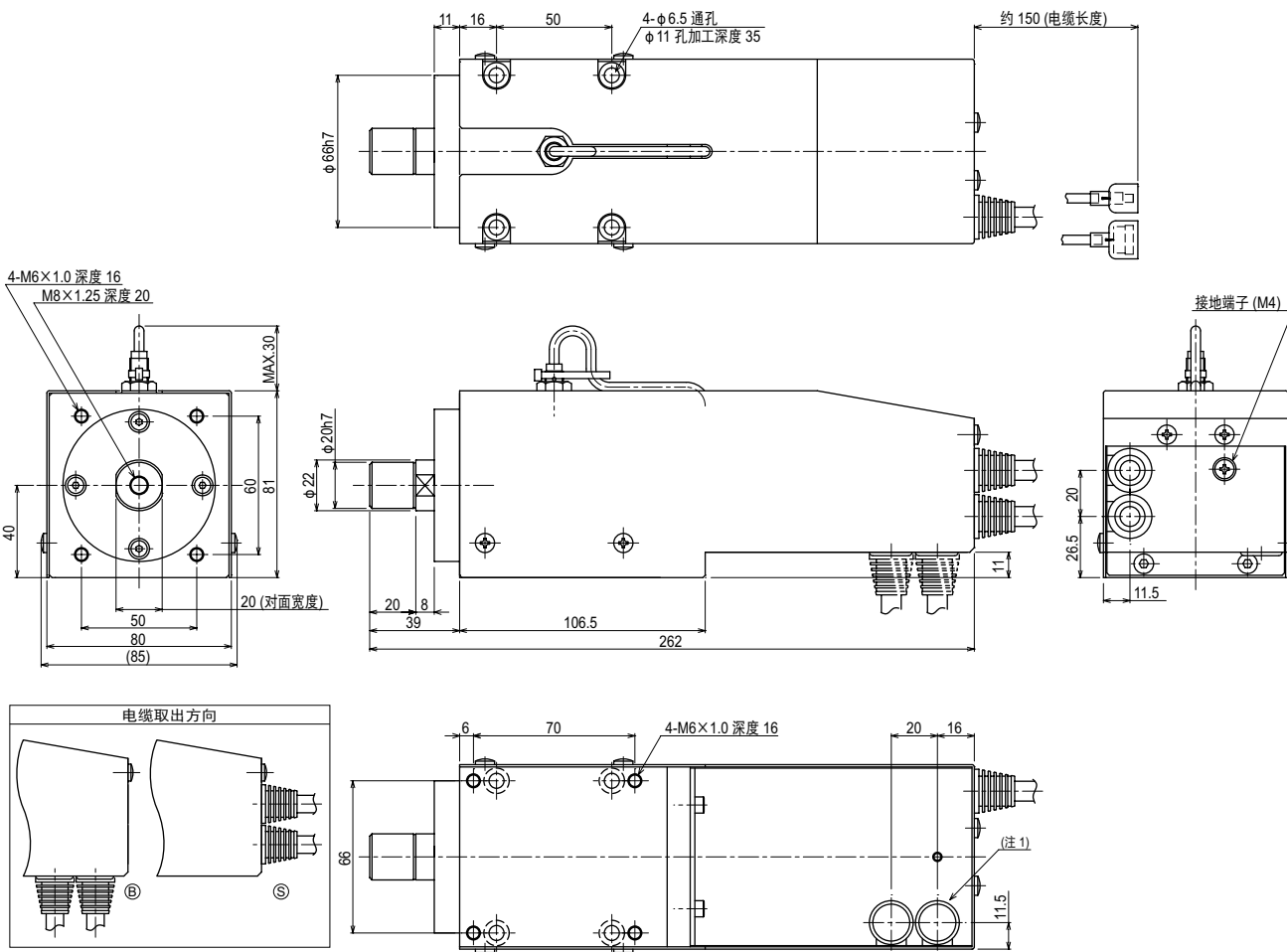
※R10 轴上安装工具和工件的重量为 Wkg 时,应控制其惯性力矩值 J 在上表所示值以下。
 变大时,应输入与上表相当的 W 值
 (例:W 为 3kg, J 为 0.99kgfcm² 时的输入值为 4kg)。

※惯性力矩的计算方法(算式)请参阅P.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 |

R10



主机重量 (kg) 3.5 注1. 可变更电缆取出口。