

# R20



## 订购型号

<b>R20</b>			<b>SR1-X</b>	<b>10</b>				
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 10:200W	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)

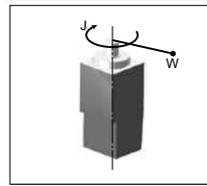
\*1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆 (RDX 不支持)。有关机器人电缆的详情请参阅 P.423 的说明。  
\*2. 有关 TS-X、RDX 的选配项, 请参阅各控制器的订购型号 (TS-X: P.355、RDX: P.365)。  
\*3. 只适用 YC-Link 的副轴 (Slave) 设定。

## 基本规格

马达输出 AC (W)	200
反复定位精度 (sec)	±30
最高速度 (°/sec)	360
最大允许惯性力矩 (kgm <sup>2</sup> [kgfcm <sup>2</sup> ])	1.83 [18.7]
额定转矩 (Nm [kgfm])	21.46 [2.19]
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 <sup>2</sup> )	0.93	1.8	2.8	3.7	4.6	5.6	6.5	7.4	8.4	9.3
重量参数 W (kg)	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
允许惯性力矩 J (kgfcm <sup>2</sup> )	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



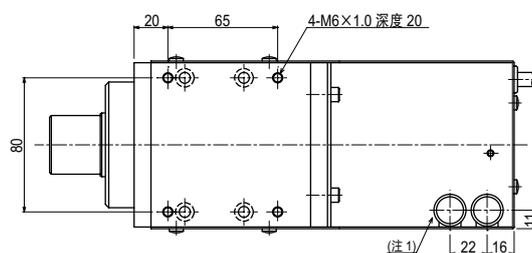
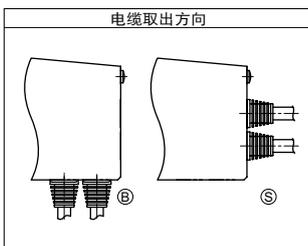
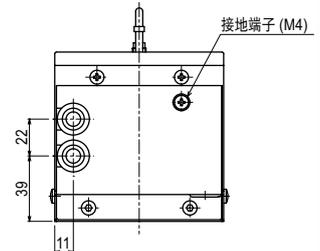
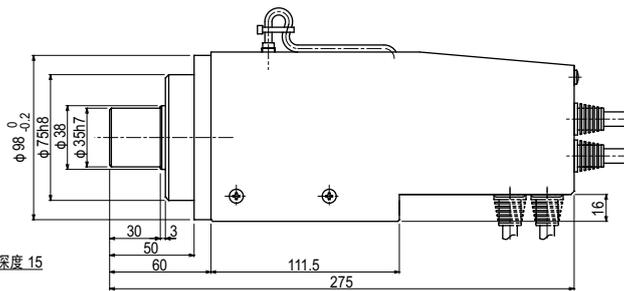
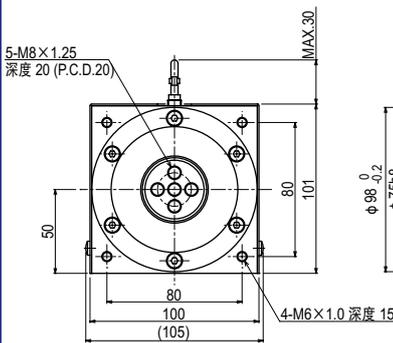
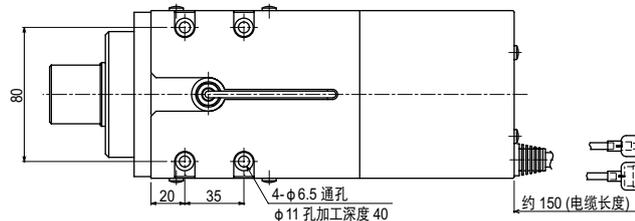
\* R20 轴上安装工具和工件的重量为 Wkg 时, 应控制其惯性力矩值 J 在上表所示值以下。  
变大时, 应输入与上表相当的 W 值 (例: W 为 3kg, J 为 3.7kgfcm<sup>2</sup> 时的输入值为 4kg)。

\* 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-10	程序/迹点定位/遥控命令/在线命令
TS-X210	迹点定位
RDX-10-RBR1	脉冲列

## R20



主机重量 (kg) 5.5 注1. 可变更电缆取出口。