

R10



应用机型
小型单轴机器人

TRANSEVO

单轴机器人
FLIP-X

线性单轴机器人
PHASER

直交机器人
XY-X

水平多关节机器人
YK-XG

拾取型机器人
YV-X

洁净型机器人
CLEAN

控制器
CONTROLLER

各种信息
INFORMATION

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)

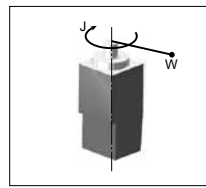
※1. 机器人电缆为标准电缆,可变更为抗弯曲电缆(RDX不支持)。有关机器人电缆的详情请参阅 P.423 的说明。
 ※2. 有关 TS-X、RDX 的选项,请参阅各控制器的订购型号(TS-X:P.355、RDX:P.365)。
 ※3. 只适用 YC-Link 的副轴(Slave)设定。

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					



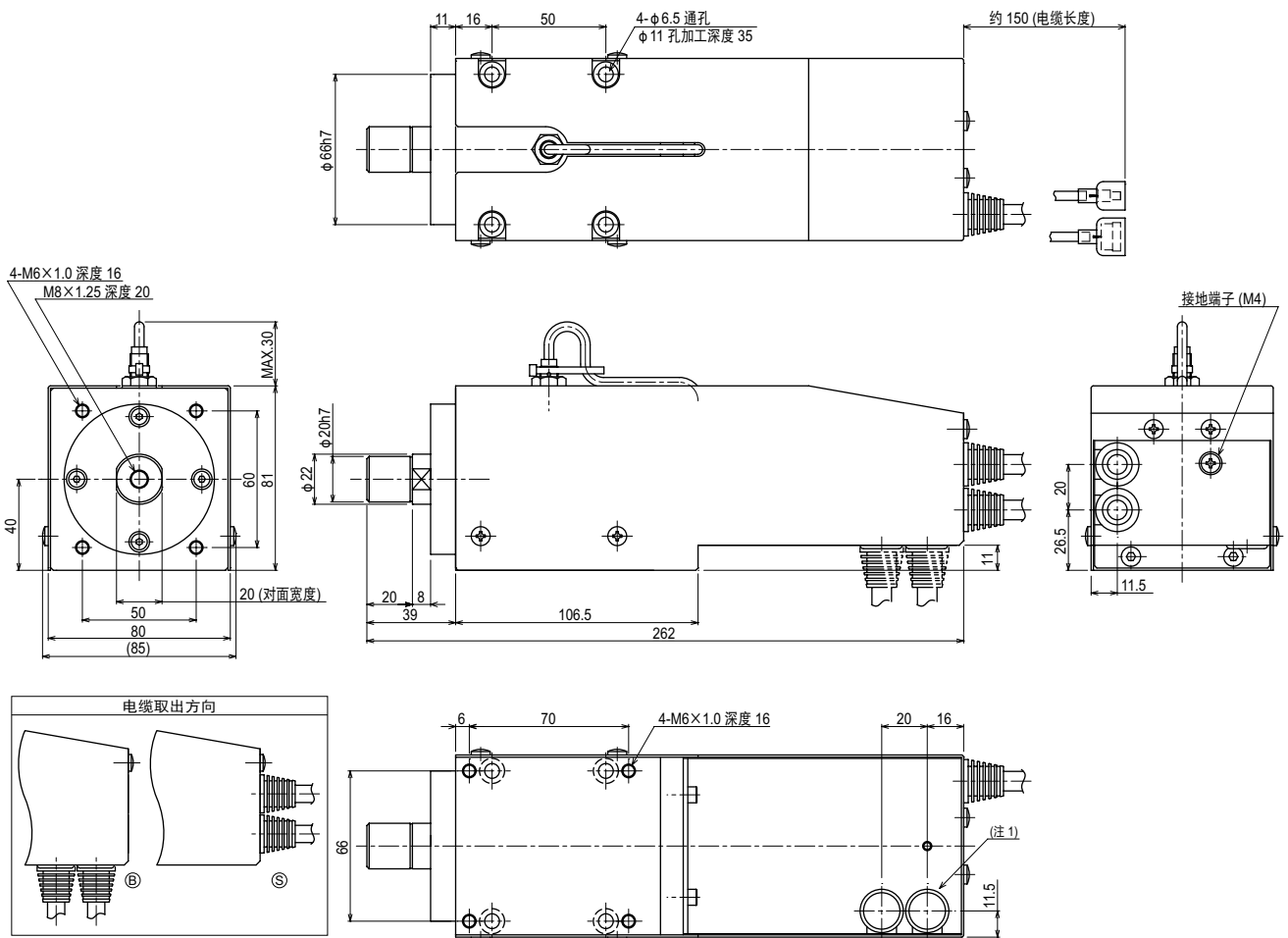
※R10 轴上安装工具和工件的重量为 Wkg 时,应控制其惯性力矩值 J 在上表所示值以下。
 变大时,应输入与上表相当的 W 值
 (例:W 为 3kg, J 为 0.99kgfcm² 时的输入值为 4kg)。

※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。

适用控制器
SR1-X ▶ 377 TS-X ▶ 354 RDX ▶ 365