

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) | |

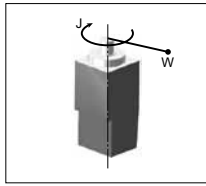
※1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆 (RDX 不支持)。有关机器人电缆的详情请参阅 P.423 的说明。
 ※2. 有关 TS-X、RDX 的选选项, 请参阅各控制器的订购型号 (TS-X: P.355、RDX: P.365)。
 ※3. 只适用 YC-Link 的副轴 (Slave) 设定。

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 |



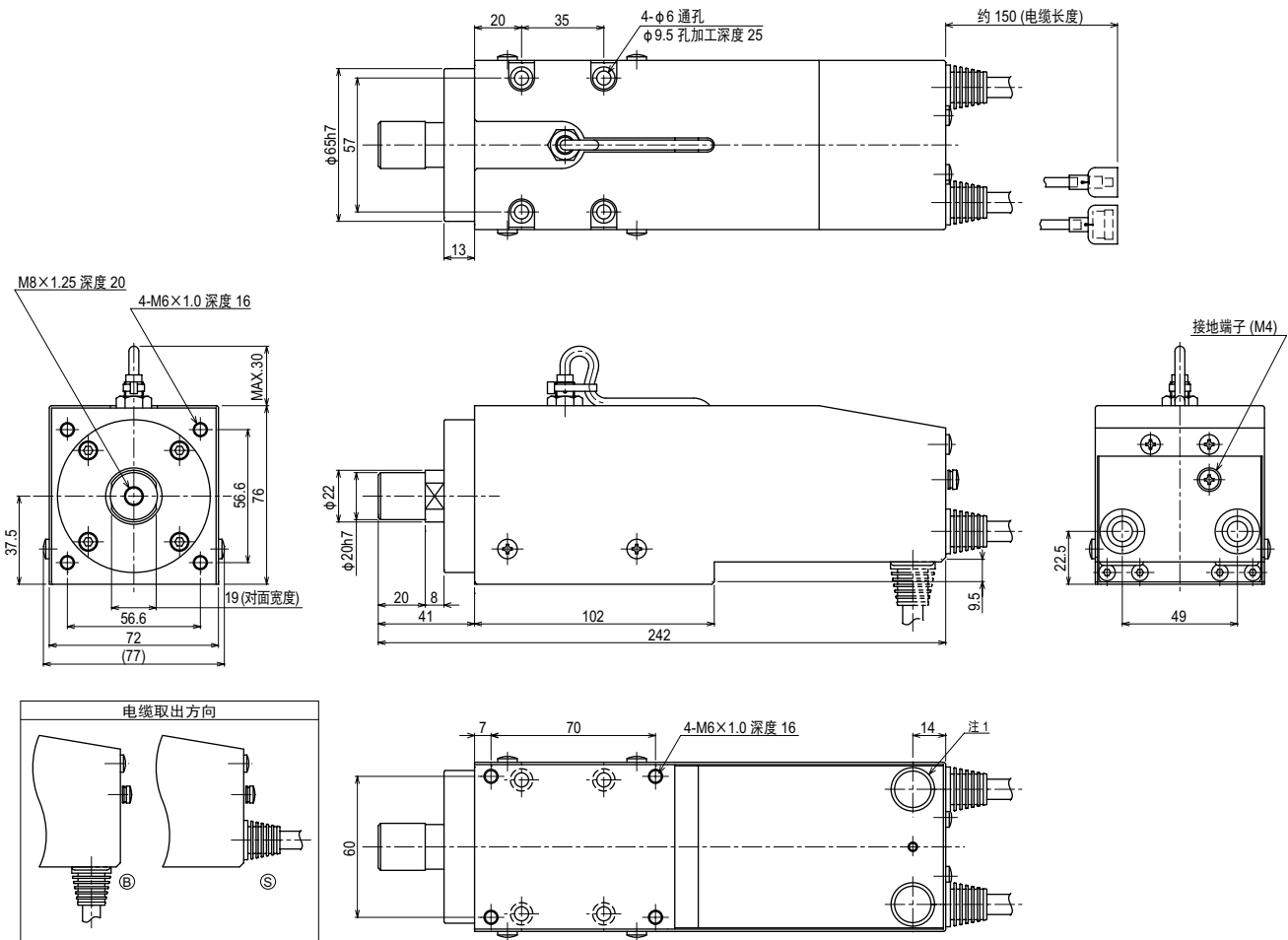
※R5 轴上安装工具和工件的重量为 Wkg 时, 应控制其惯性力矩值 J 在上表所示值以下。
 变大时, 应输入与上表相当的 W 值 (例: W 为 3kg, J 为 0.48kgfcm² 时的输入值为 4kg)。
 上述重量参数为输入控制器之值, 根据该值自动设定加速度。

※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。