

R20



订购型号

R20

机器人主机

电缆取出方向
空白:标准(S)
B:横向取出

电缆长度^{※1}
3L:3.5m
5L:5m
10L:10m
3K/5K/10K
(耐弯曲)

TSX

驱动器
电源电压/马达功率
110:100V/200W
210:200V/200W

定位器^{※2}
TS-X

TS显示屏
空白:无
L:配LCD

输入输出
NP:NPN
PN:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet™
EP:EtherNet/IP™
PT:PROFINET
GW:无I/O板^{※3}

电池
B:有(绝对式)
N:无(增量式)

SR1-X

控制器

驱动器:马达功率
10:200W以下

支持CE标准
空白:标准
E:CE规格

输入输出
N:NPN
P:PNP
CC:CC-Link
DN:DeviceNet™
PB:PROFIBUS

电池
B:有(绝对式)
N:无(增量式)

RDV-X

机器人驱动器

2

电源电压
2:AC200V

10

驱动器:马达功率
10:200W以下

RBR1

再生装置

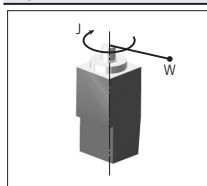
※1. 标准机器人电缆为固定用电缆(3L/5L/10L)。可选择耐弯曲电缆。详情请参阅P.596~开始的机器人电缆一览。
※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达输出 AC	200 W
重复定位精度	±0.0083°
最高速度	360°/sec
最大容许惯性力矩	1.83 kgm ² [18.7 kgfcm ²]
额定扭矩	21.46 Nm [2.19 kgfm]
减速比	1/50
旋转范围	360°
电缆长度	标准:3.5m / 选配:5m、10m
减速器形式	谐波传动
位置检测器	旋转变压器
分辨率	16384脉冲/圈

容许惯性力矩

重量参数W (kg)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
容许惯性力矩J (kgfcm ²)	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
容许惯性力矩J (kgfcm ²)	10.2	11.2	12.1	13.1	14	14.9	15.9	16.8	17.7	18.7



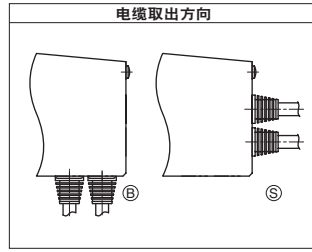
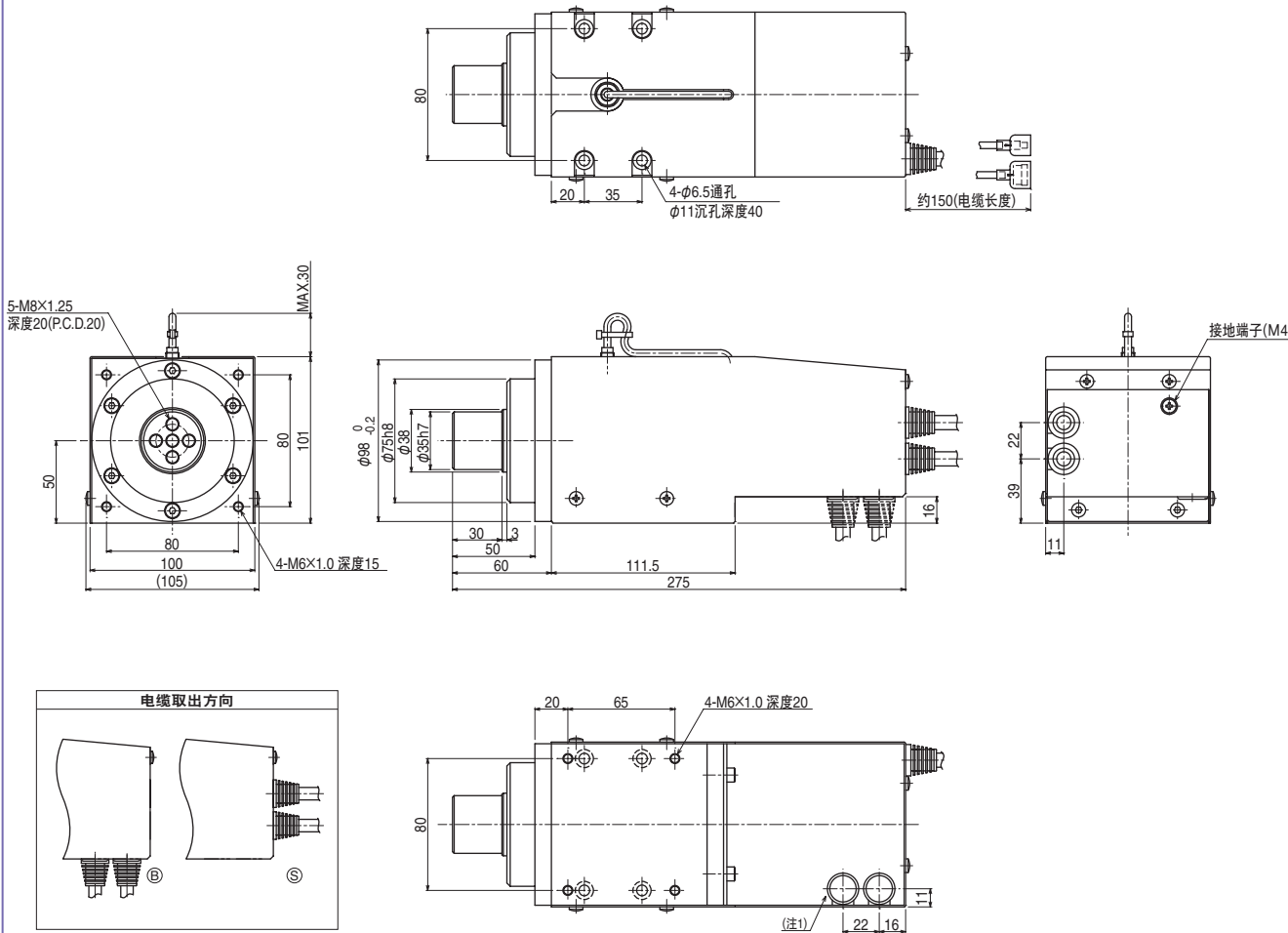
※ R20轴上安装工具和工件的重量为Wkg时,应控制其惯性力矩值J在上表所示值以下。
变大时,应输入与上表相当的W值(例:W为3kg, J为3.7kgfcm²时的输入值为4kg)。

※ 惯性力矩的计算方法(算式)请参阅P.613的说明。

适用控制器

控制器	运行方法
SR1-X10 RCX221/222 RCX240/340	程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令
TS-X110 TS-X210	点位跟踪/ 远程命令
RDV-X210-RBR1	脉冲列

R20



主机重量(kg) 5.5 ※ 可变更电缆取出口。