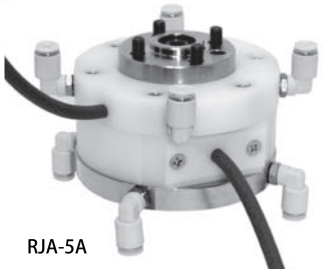
RJA•RJG系列 旋转接头

机器人周边设备
RJG
RJA·G
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE
技术资料
QRA·C
QRD
TNB
ZRA
ZRB
技术资料
EXL
EXS
CKR CKRK
BHS

薄型、低阻力滑动的机器人用旋转接头。

特 点

- ■具有4根空气回路、4根电极配线的机器人用旋转接头（RJA）。
- ■薄型、轻量、低阻力滑动。
- ■内置固定螺栓，可直接安装在机器人上。
- ■新推出仅4根空气回路的低价格系列（RJG）。



RJA-5A

型号表示方法

标　准------- **RJA-5A**

型号　尺寸　选项

选　项------- **RJA - 5A - Z** ---- 按图纸指示对RJA-5A进行变更。

型号	
记号	
RJA	空气＋电极
RJG	仅空气

尺寸	
记号	
5A	

选项	
记号	名称
Z	特殊规格

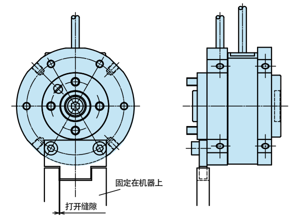
规 格

型　　号		RJA-5A	RJG-5A
环境温度　(℃)		5～60	5～60
旋转角度		任意	任意
容许转速　(min⁻¹)		250	250
可搬送质量　(kg)		5	5
容许力矩	弯曲　(N·m)	5	5
	扭转　(N·m)	5	5
旋转阻力　(N·m)		0.5	0.5
气孔	回路数	4	4
	使用压力范围	—100KPa～0.7MPa※	—100KPa～0.7MPa※
	最小横截面积(mm²)	0.58	0.58
电信号		4根（2A）	——
本体质量　(kg)		0.4（电缆1m除外）	0.32

※无法保持真空。

固定方法

RJA与止转件之间务必采用浮动连接。
否则，可能会在旋转侧的轴上作用过大的负荷，导致损坏或漏气。


固定在机器上
打开缝隙

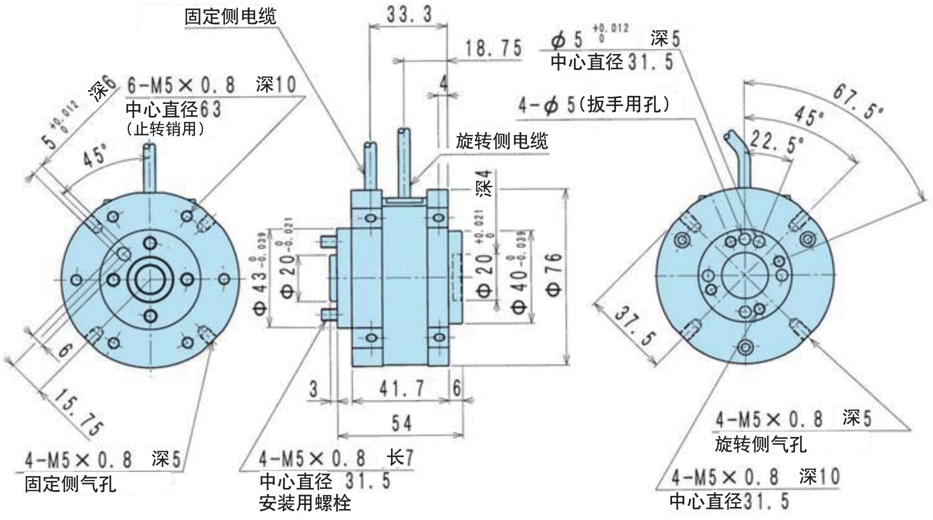
※止转件由用户自备。
上图为一个例子。
请根据用户装置进行止转件的设计。

外形图

备有CAD数据。申请表请参见 ▶410P

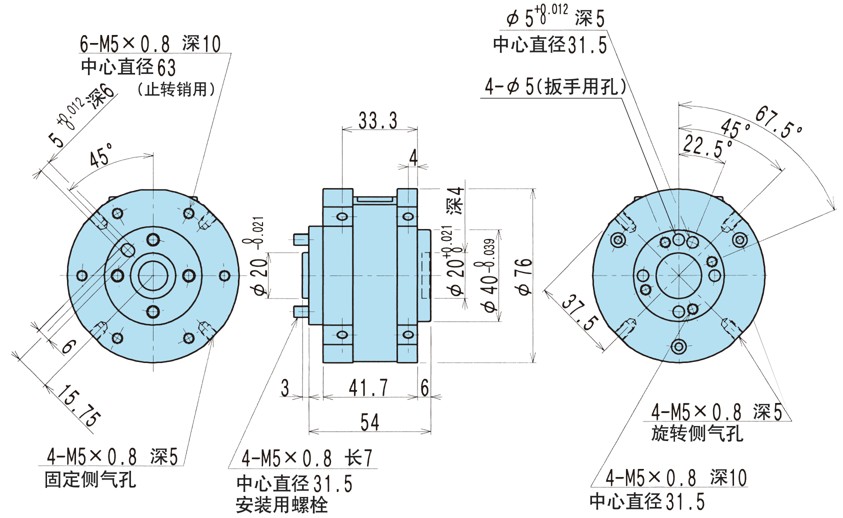
■RJA-5A

RJA-5A　标准


固定侧电缆
33.3
18.75
φ5 +0.012 0 深5
中心直径31.5
深6
6-M5×0.8 深10
中心直径63
（止转销用）
5 +0.012 0
45°
4
4-φ5（扳手用孔）
67.5°
45°
22.5°
旋转侧电缆
深4
φ43 0 -0.039
φ20 0 -0.021
φ20 +0.021 0
φ40 0 -0.039
φ76
37.5
6
15.75
3
41.7
6
54
4-M5×0.8 深5
旋转侧气孔
4-M5×0.8 深5
固定侧气孔
4-M5×0.8 长7
中心直径 31.5
安装用螺栓
4-M5×0.8 深10
中心直径31.5

■RJG-5A

RJG-5A　标准


φ5 +0.012 0 深5
中心直径31.5
6-M5×0.8 深10
中心直径63
（止转销用）
5 +0.012 0 深6
4-φ5（扳手用孔）
67.5°
45°
22.5°
45°
33.3
4
深4
φ20 0 -0.021
φ20 +0.021 0
φ40 0 -0.039
φ76
37.5
6
15.75
3
41.7
6
54
4-M5×0.8 深5
旋转侧气孔
4-M5×0.8 深5
固定侧气孔
4-M5×0.8 长7
中心直径31.5
安装用螺栓
4-M5×0.8 深10
中心直径31.5

机器人周边设备
RJG
RJA·G
RJC RJCC
RJF RJFS
RJE RJX
KHC
KHA KHAC
KHB
KHE
技术资料
QRA·C
QRD
TNB
ZRA
ZRB
技术资料
EXL
EXS
CKR CKRK
BHS