

配管・配線のトラブル解消。

特長

- ロボットの配線・配管の絡みを防止。
- 固定ボルト内蔵。ロボット可搬に合わせた取付寸法。
(下記の表をご覧ください)
- 7kg可搬、25kg可搬を新たにラインナップ。
- 電気信号最大12芯、エア回路最大6点(RJA-25A)

ロータリージョイント 可搬ロボット対応表

ロボット可搬	1kg可搬	3kg可搬	7kg可搬	12kg可搬	25kg可搬
RJA機種	RJA-1A	RJA-7A	RJA-25A		

※ジョイントはお客様手配となります。



【使用例の動画が再生されます。】



RJA-25A

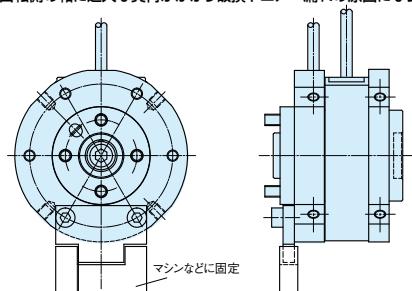
型式表示方法

標準 ----- RJA-7A

大きさ 特殊仕様
オプション ----- RJA - 7A - Z
大きさ
記号
1A
5A
7A
25A

回転止め固定方法

RJAと回転止めの連結は必ずフローティングさせてください。
回転側の軸に過大な負荷がかかる破損やエア漏れの原因になります。



※回転止めはお客様手配となります。
上図は一例です。
お客様の装置に合わせた回転止めの設計をお願いします。

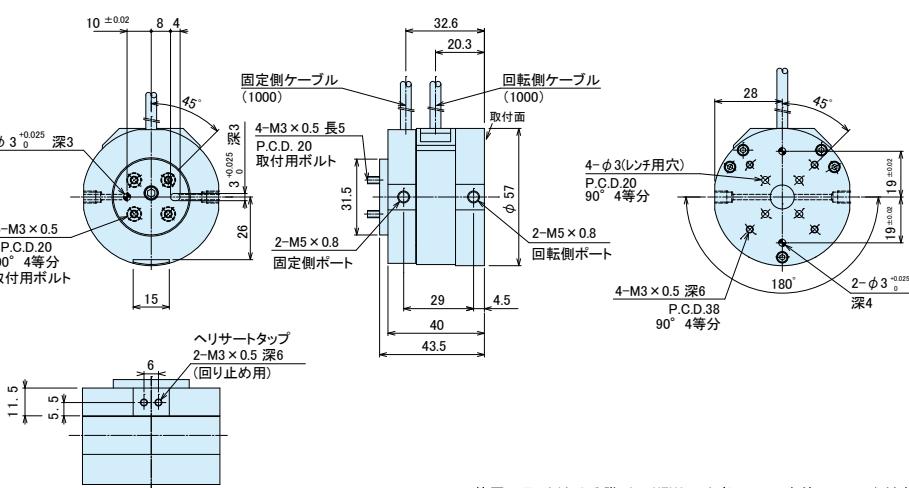
仕様

型式	RJA-1A	RJA-5A	RJA-7A	RJA-25A
周囲温度 (°C)		5~60		
回転角度		エンドレス		
許容回転数 (min⁻¹)	340	240	200	140
可搬質量 (kg)	1	5	7	25
許容モーメント 曲げ (N·m)	2	12.9	15	28
ねじり (N·m)	4.4	9.5	22	32
回転抵抗 (N·m)	0.3	0.5	0.6	0.8
回路数	2	4	4	6
エアポート 使用圧力範囲		−100kPa~0.7MPa※		
最小断面積 (mm²)	4(Φ2.3相当)	0.58	4(Φ2.3相当)	11.3(Φ3.8相当)
電気信号	3芯(2A/本)	4芯(2A/本)	12芯(2A/本)	12芯(2A/本)
ケーブルの直径 (mm)	Φ4.5	Φ4.8	Φ5.5	
バラ線の直径 (mm)	Φ1.3	Φ1.3	Φ1.1	
本体質量 (kg)	0.2(ケーブル除く)	0.4(ケーブル除く)	0.4(ケーブル除く)	0.9(ケーブル除く)

※真空保持はできません。また、正圧と負圧を両方使用される場合、隣接させずポートを1つ開けてご使用ください。
正圧と負圧を隣接させると正圧側から負圧側にエアが流れ、真空が破壊される恐れがあります。

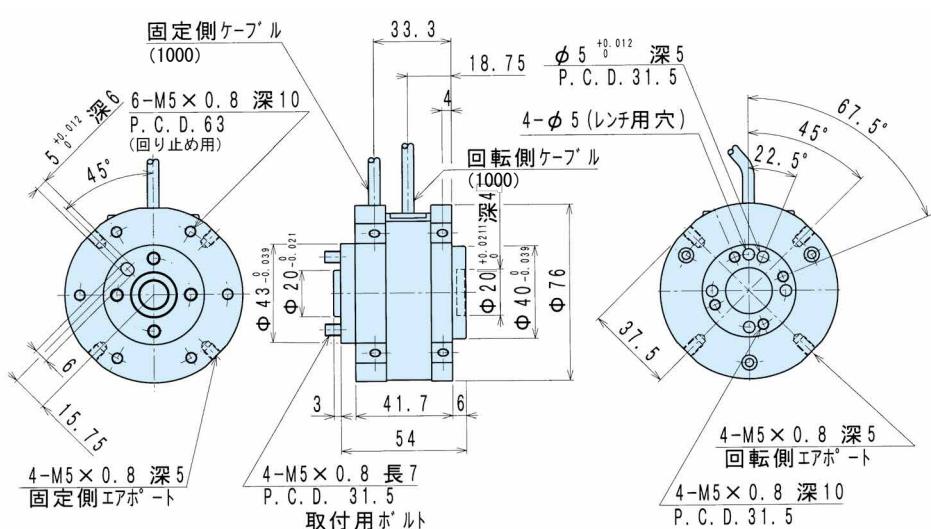
外形図

■RJA-1A 標準



※装置へ取り付ける際は、HEX2の六角レンチを使用してください。

■RJA-5A 標準



ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJM
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KAC
KHB
KHE
KHF
KHG
QRA-C
QRE
QRD
QRB
TNB
ZRT
ZRA
ZRB
技術資料
ZC-ZA
ZD-ZB
EXL
EXA
EXS
EXM
EXJ
CKR
CRK
BHS
コンペア

