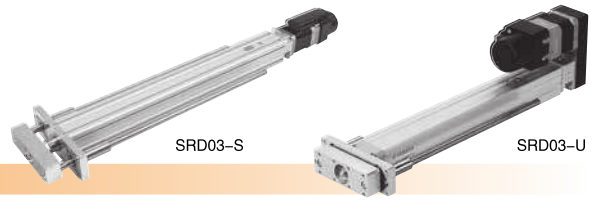


SRD03

拉杆式 (带支撑导杆)

- 支持标准 CE
- 可选择原点反马达侧: 导距 6、12



订购型号

SRD03

| | | | | | | | |
|-------|-----------------------------|---|------------------------|----------------------------|--------------------------|---------------------------|---|
| 机器人主机 | 导距指定 12: 12mm 06: 6mm | 机型 S: 直接型 U: 节省空间型 ⁽²⁾ (上方安装马达) | 刹车 N: 无刹车 B: 带刹车 | 原点位置 N: 标准原点 Z: 反马达侧 | 安装板 N: 无安装板 H: 带底座 | 行程 50~200 (50mm 间距) | 电缆长度 ⁽¹⁾ 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m |
|-------|-----------------------------|---|------------------------|----------------------------|--------------------------|---------------------------|---|

| | |
|--|--------------------|
| S2 | SD |
| 适用控制器 ⁽³⁾ S2: TS-S2 | 适用控制器 SD: TS-SD |
| 输入、输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet EP: EtherNet/IP | I/O 电缆 1: 1m |

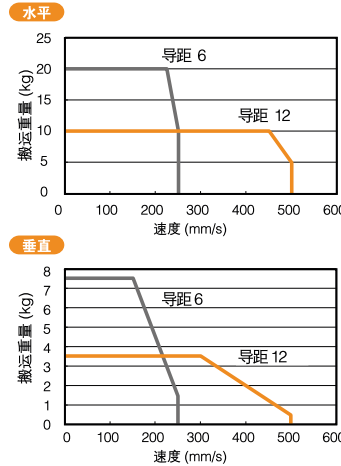
※1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
 ※2. 有关供油用前端喷嘴的详情请参阅 P.97。
 ※3. 有关 DIN 导轨的详情请参阅 P.454。

基本规格

| | | |
|------------------------------|----------------------|----------|
| 马达 | 42□步进马达 | |
| 分辨率 (脉冲/旋转) | 20480 | |
| 反复定位精度 (mm) | ±0.02 | |
| 减速机构 | 滚珠丝杆 φ8 (C10 级) | |
| 滚珠丝杆导距 (mm) | 12 | 6 |
| 最高速度 (mm/sec) ⁽¹⁾ | 500 | 250 |
| 最大搬运重量 (kg) | 水平使用时 | 10 |
| | 垂直使用时 | 3.5 |
| 最大推进力 (N) | 水平使用时 | 75 |
| | 垂直使用时 | 100 |
| 行程 (mm) | 50~200 (50 间距) | |
| 空转 | 0.1mm 以下 | |
| 拉杆不旋转精度 (°) | ±0.05 | |
| 全长 (mm) | 水平使用时 | 行程+236.5 |
| | 垂直使用时 | 行程+276.5 |
| 主机截面最大外形 (mm) | W48×H56.5 | |
| 电缆长度 (m) | 标准: 1 / 选配: 3, 5, 10 | |

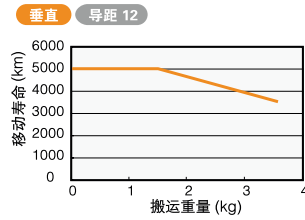
※1. 最高速度会根据搬运重量发生变化。
 详情请参阅右侧的“速度—搬运重量”图表。

速度—搬运重量



移动寿命

下列规格以外的移动寿命为 5000km。
 下列规格因搬运重量不同, 会少于 5000km, 请参阅寿命曲线。



※有关移动寿命距离与寿命时间换算示例, 请参阅 P.97。

适用控制器

| 控制器 | 运行方法 | 控制器 | 运行方法 |
|-------|-----------|-------|------|
| TS-S2 | 迹点定位/遥控命令 | TS-SD | 脉冲列 |

SRD03 直接型 S

有效行程+78

约250 (电缆长度)

有效行程

选配件: 水平规格时的安装板 (底座)

※选配件内容: 安装板 2 块
 有关追加设定, 请参阅使用说明书。

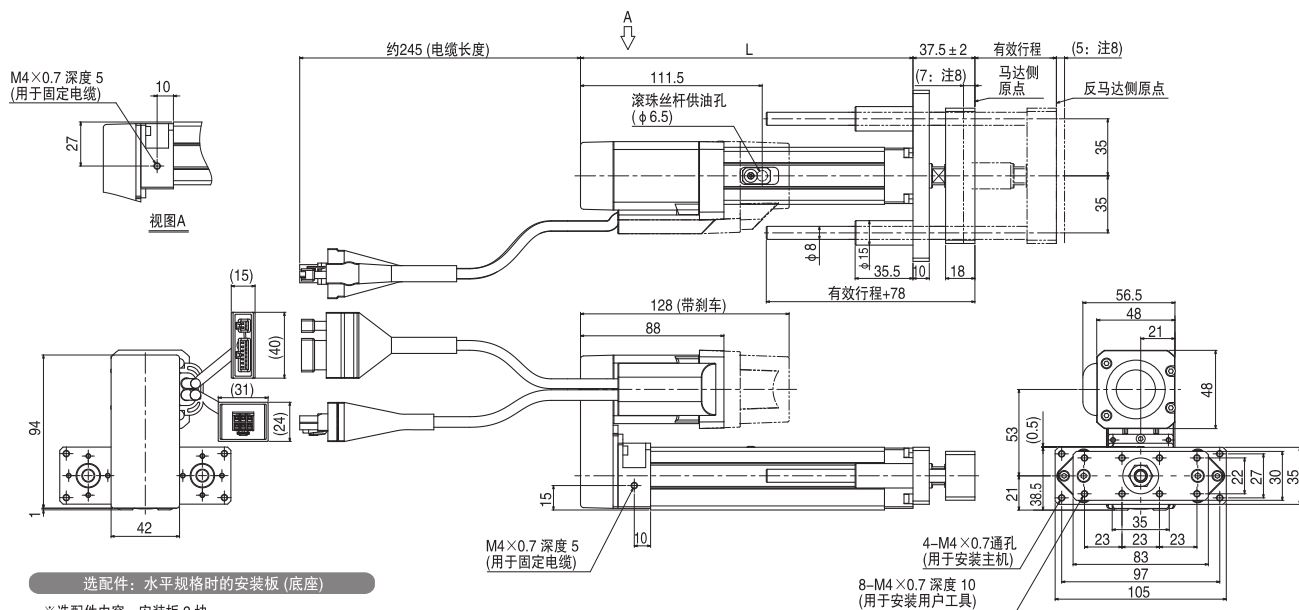
※参照底部安装攻丝位置

| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 |
|-------------------------|-----|-----|-----|-----|
| L1 | 161 | 211 | 261 | 311 |
| L | 249 | 299 | 349 | 399 |
| H | 2 | 3 | 4 | 5 |
| K | 6 | 8 | 10 | 12 |
| 重量 (kg) ^(2b) | 1.5 | 1.7 | 1.9 | 2.1 |

注1. 注1 只可在轴方向载荷时负载。
 可以通过并用外置导轨, 使拉杆在无径向载荷的状态下使用。
 注2. 操作电缆时, 应避免电缆承受负载, 将其固定。
 注3. 可拆下 M4 内六角螺栓, 用于固定电缆 (有效螺丝深度 5)。
 注4. 电缆最小弯曲半径为 R30。
 注5. 带刹车时重量增加 0.2kg。
 注6. 表示到限位器的距离。

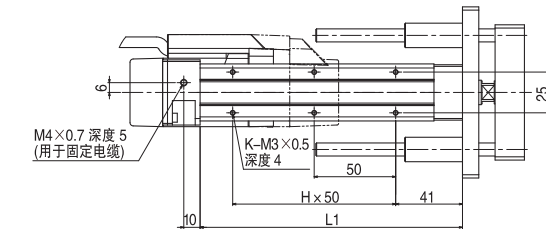
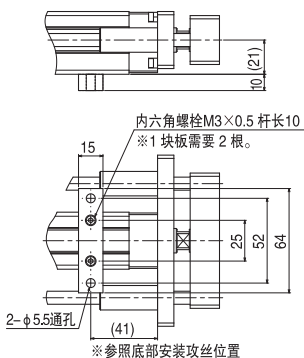
SRD03 节省空间型 上方安装马达

U



选配件：水平规格时的安装板（底座）

※选配件内容：安装板 2 块
有关追加设定，请参阅使用说明书。



| 有效行程 | 50 | 100 | 150 | 200 |
|-----------------------|-----|-----|-----|-----|
| L1 | 161 | 211 | 261 | 311 |
| L | 204 | 254 | 304 | 354 |
| H | 2 | 3 | 4 | 5 |
| K | 6 | 8 | 10 | 12 |
| 重量 (kg) ^{注7} | 1.7 | 1.9 | 2.1 | 2.3 |

- 注1. 只在轴方向载荷时负载。
可以通过并用外置导轨，使拉杆在无径向载荷的状态下使用。
- 注2. 对面宽度的方向相对底座不固定。
- 注3. 请用外置导轨，以确保其直线性。
- 注4. 操作电缆时，应避免电缆承受负载，将其固定。
- 注5. 可拆下 M4 内六角螺栓，用于固定电缆（有效螺丝深度 5）。
- 注6. 电缆最小弯曲半径为 R30。
- 注7. 带刹车时重量增加 0.2kg。
- 注8. 表示到限位器的距离。