

# SRD05

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

### SRD05

机器人主机	导距指定	机型	刹车	原点位置 <sup>※1</sup>	安装板	行程	电缆长度 <sup>※2</sup>
	12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	S: 直接型 U: 节省空间型 <sup>※3</sup> (上方安装马达)	N: 无刹车 B: 带刹车	N: 标准原点 Z: 反马达侧	N: 无安装板 H: 带底座	50~300 (50mm 间距)	1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

<b>S2</b>	<b>SD</b>	<b>1</b>
适用控制器 <sup>※4</sup> S2: TS-S2	适用控制器 SD: TS-SD	I/O 电缆 1: 1m
输入、输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet EP: EtherNet/IP		

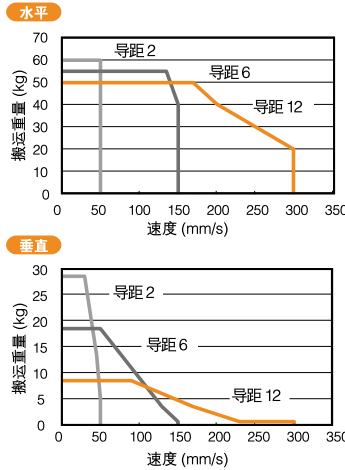
- ※1. 导距 2 不可变更原点位置 (反马达侧)。
- ※2. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※3. 有关供油用前端喷嘴的详情请参阅 P.97。
- ※4. 有关 DIN 导轨的详情请参阅 P.454。

## 基本规格

马达	56□ 步进马达		
分辨率 (脉冲/旋转)	20480		
反复位精度 (mm)	±0.02		
减速机构	滚珠丝杆 φ12 (C10 级)		
滚珠丝杆导距 (mm)	12	6	2
最高速度 (mm/sec) <sup>※1</sup>	300	150	50
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	50	55
	垂直使用时	8.5	18.5
最大推进力 (N)	水平使用时	250	550
	垂直使用时	250	900
行程 (mm)	50~300 (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+276	
	垂直使用时	行程+316	
主机截面最大外形 (mm)	W56.4×H71		
电缆长度 (m)	标准: 1 / 选配: 3, 5, 10		

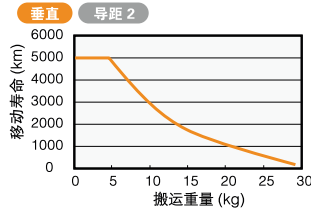
※1. 最高速度会根据搬运重量发生变化。  
详情请参阅右侧的“速度—搬运重量”图表。

## 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。

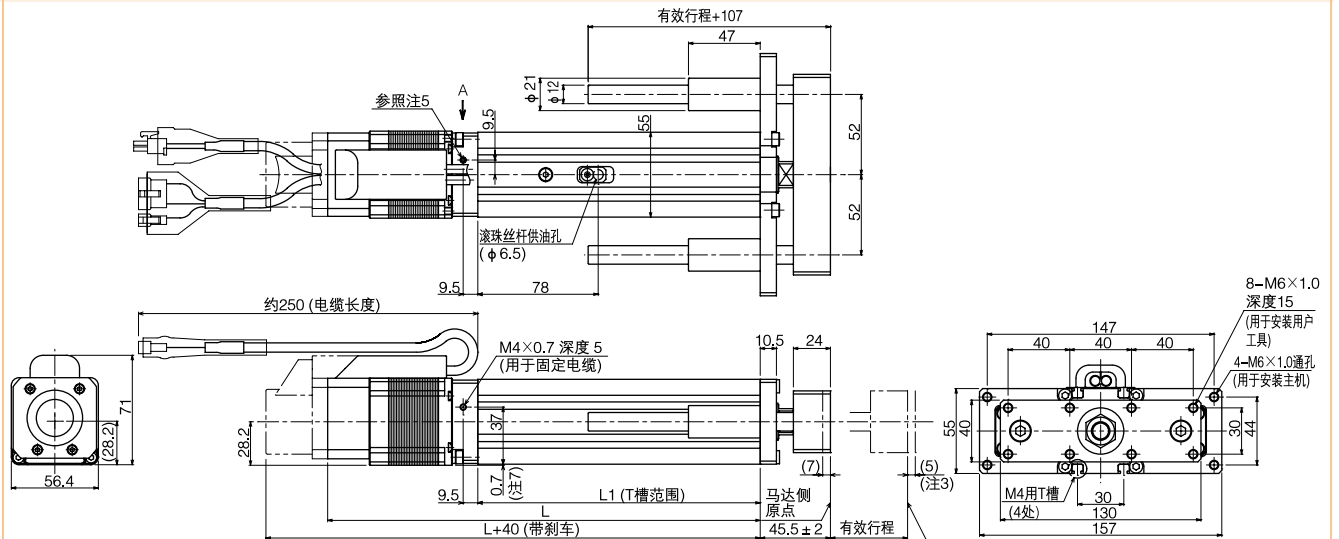


※ 有关移动寿命距离与寿命时间换算示例, 请参阅 P.97。

## 适用控制器

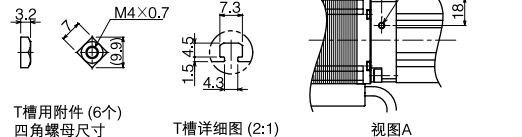
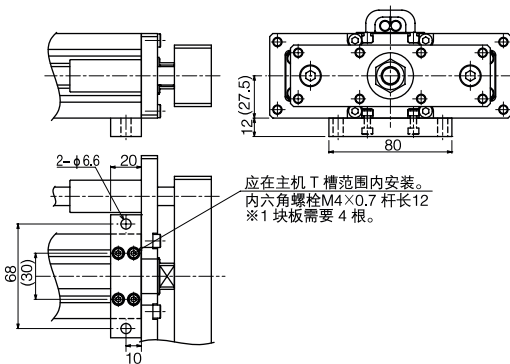
控制器	运行方法	控制器	运行方法
TS-S2	迹点定位 / 遥控命令	TS-SD	脉冲列

## SRD05 直接型 S



### 选配件: 水平规格时的安装板 (底座)

※选配件内容: 安装板 2 块/螺母 8 根  
有关追加设定, 请参阅使用说明书。



有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
重量 (kg) <sup>※8</sup>	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

- 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. 导距为 2mm 规格时, 不能设定反马达侧原点。
- 注3. 导距 2mm 时, 为 27mm。
- 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. 请注意主机底部会露出马达外侧。
- 注8. 带刹车时重量增加 0.2kg。
- 注9. 表示到限位器的距离。

## SRD05 节省空间型 上方安装马达

U

