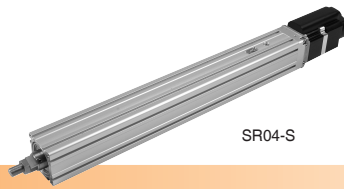


# SR04 拉杆型

- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧: 导程6、12



SR04-S



SR04-R

## 订购型号

### SR04

机器人主机	导程指定 12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	机型 S: 直接型 R: 省空间型*1 (右侧安装马达) L: 省空间型*1 (左侧安装马达)	制动器 N: 无制动器 B: 带制动器	原点位置*2 N: 标准原点*3 Z: 反马达侧	安装板 N: 无安装板 H: 带底座 V: 带法兰	行程 50~300 (50mm间距)	电缆长度*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
-------	----------------------------------------	----------------------------------------------------------------	---------------------------	--------------------------------	------------------------------------	--------------------------	--------------------------------------------------

<b>S2</b> 机器人定位器 S2: TS-S2*5	输入输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板*6	
<b>SH</b> 机器人定位器 SH: TS-SH	输入输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板*6	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)
<b>SD</b> 机器人驱动器 SD: TS-SD	1 I/O电缆 1: 1m	

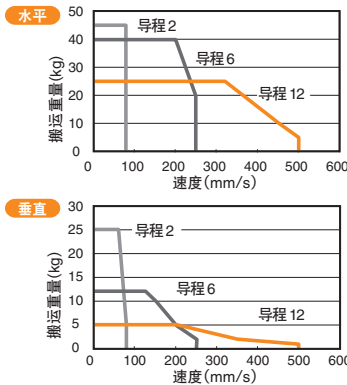
- \*1. 有关供油用前端喷嘴的详情请参阅P.131。
- \*2. 导程2不可变更原点位置(反马达侧)。
- \*3. 更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
- \*4. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- \*5. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- \*6. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达	42□ 步进马达
分辨率	20480脉冲/圈
重复定位精度	±0.02 mm
减速机构	滚珠丝杆 φ8 (C10级) 滚珠丝杆 φ10 (C10级)
滚珠丝杆导程	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度*1	500 mm/sec 250 mm/sec 80 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 25 kg 40 kg 45 kg 垂直使用时 5 kg 12 kg 25 kg
最大推进力	150 N 300 N 600 N
行程	50 mm~300 mm (50 mm间距)
空转	0.1 mm以下
拉杆不旋转精度	±1.0°
总长	水平使用时 行程+263 mm 垂直使用时 行程+303 mm
主机截面最大外形	W48 mm × H58 mm
电缆长度	标准: 1 m / 选配: 3 m, 5 m, 10 m

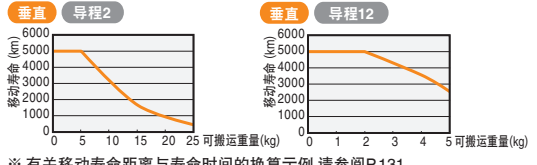
- \*1. 最高速度须根据搬运重量而异。详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图。详情请参阅P.130。此外,如果行程过长,则受滚珠丝杆的危险速度限制,最高速度有所下降。请参阅图纸下方的最高速度表。

## 速度-可搬运重量



## 移动寿命

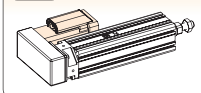
下列规格以外的移动寿命为5000km。下列规格因搬运重量不同,移动寿命会少于5000km,请参阅寿命曲线。



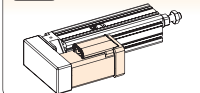
\* 有关移动寿命距离与寿命时间的换算示例,请参阅P.131。

## 马达安装方向(省空间型)

R规格 右侧安装马达



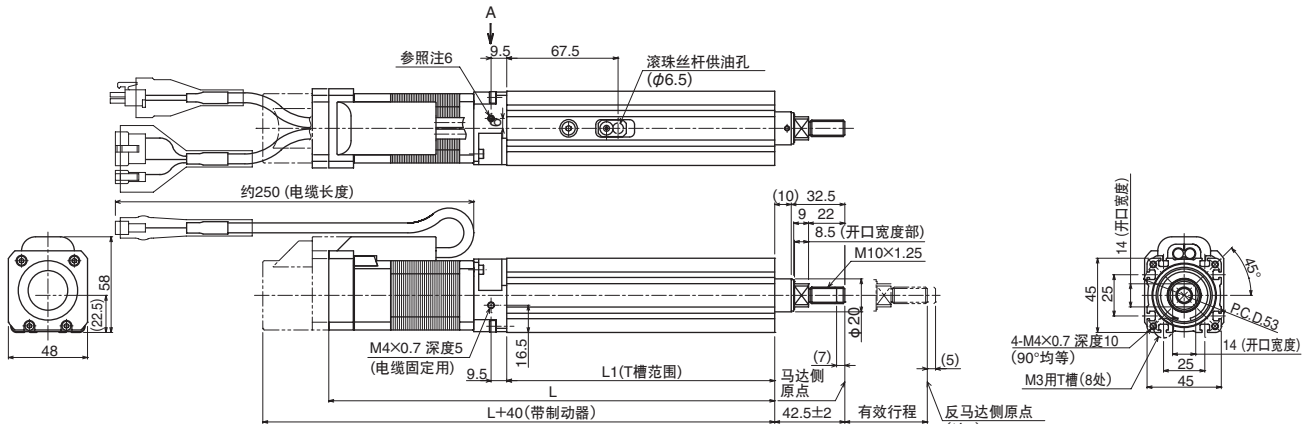
L规格 左侧安装马达



## 适用控制器

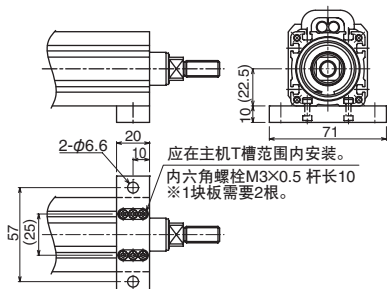
控制器	运行方法	控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/ 远程命令	TS-SD	脉冲列

## SR04 直接型 S

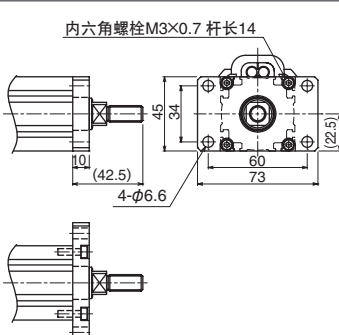


选配件: 水平规格时的安装板(底座)

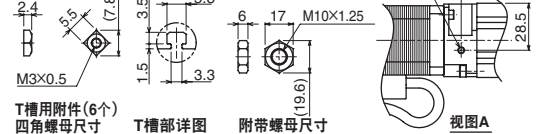
- \* 选配件内容: 安装板2块/螺母12个  
有关追加设定,请参阅使用说明书。



选配件: 垂直规格时的安装板(法兰)



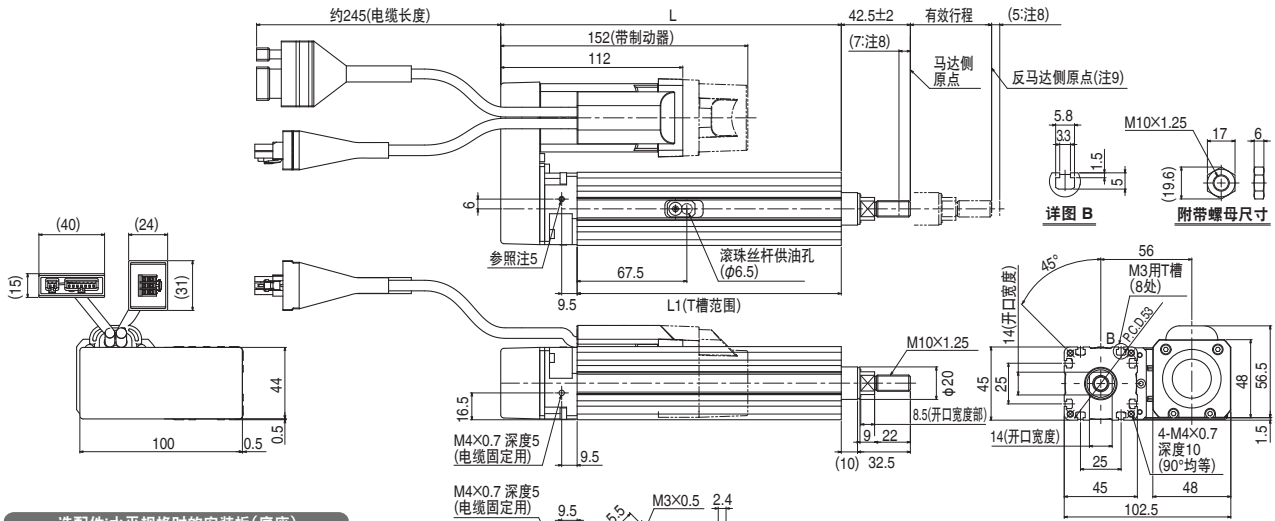
选配件: 垂直规格时的安装板(法兰) (续)



有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
重量(kg)*8	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
各行程 最高速度 (mm/sec)	导程12 导程6 导程2	500 250 80	440 220 72	320 160 53		

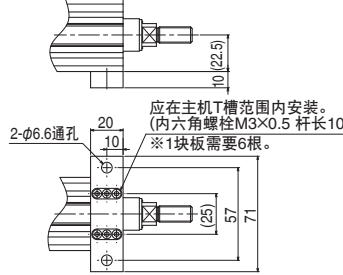
- 注1. 只可在轴方向负载时承载。可以通过并用外置导轨,使拉杆在无径向负载的状态下使用。
- 注2. 开口宽度的方向相对基座面不固定。
- 注3. 请并用外置导轨,以确保其直线性。
- 注4. 导程2mm规格时,不可设定反马达侧原点。
- 注5. 处理电缆时,应避免电缆承受负载,将其固定。
- 注6. 可拆下M4内六角螺栓,用于固定电缆(有效螺丝深度5)。
- 注7. 电缆最小弯曲半径为R30。
- 注8. 带制动器时重量增加0.2kg。
- 注9. 表示到限位器的距离。

SR04 省空间型 右侧安装马达 R

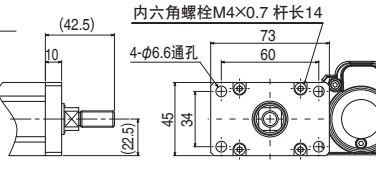


选配件:水平规格时的安装板(底座)

※选配件内容:安装板2块/螺母12个  
有关追加设定,请参阅使用说明书。



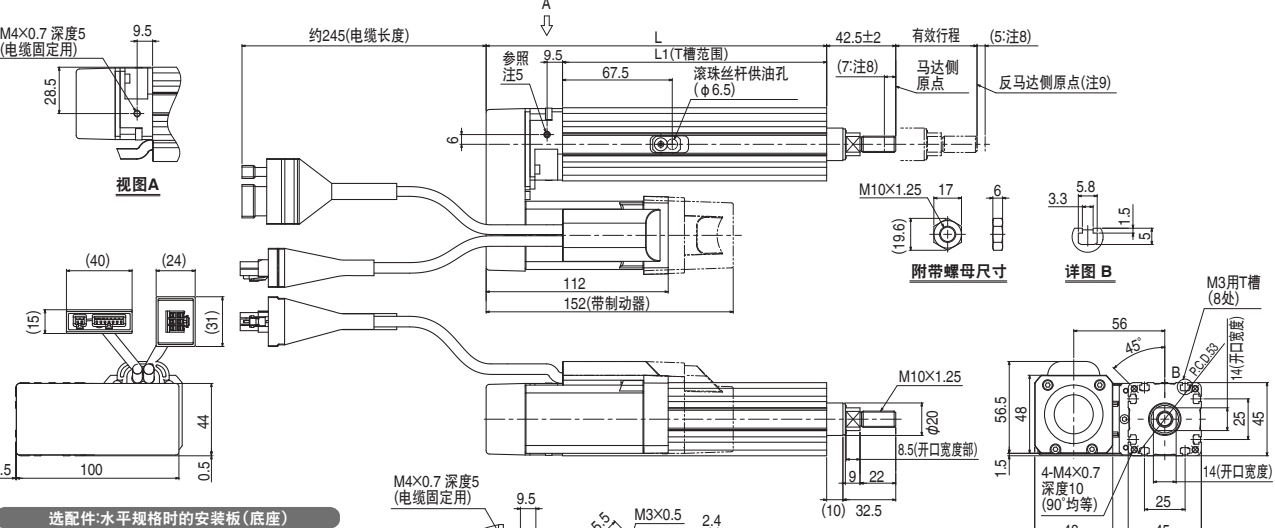
选配件:垂直规格时的安装板(法兰)



有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
重量(kg) <sup>注7</sup>	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
各行程 最高速度 (mm/sec)	导程12	500		440	320	
	导程6	250		220	160	
	导程2	80		72	53	

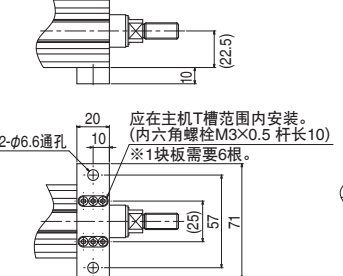
- ※1. 只在轴向负载时承载。  
可以通过并用外置导轨,使拉杆在无径向负载的状态下使用。
- ※2. 开口宽度的方向相对底座面不固定。
- ※3. 请并用外置导轨,以确保其直线性。
- ※4. 处理电缆时,应避免电缆承受负载,将其固定。
- ※5. 可拆下M4内六角螺栓,用于固定电缆(有效螺丝深度5)。
- ※6. 电缆最小弯曲半径为R30。
- ※7. 带制动器时重量增加0.2kg。
- ※8. 表示到限位器的距离。
- ※9. 导程为2mm规格时,不可设定反马达侧原点。
- ※10. 主机在马达朝上(本图旋转90度后)的状态下也可以安装。

SR04 省空间型 左侧安装马达 L

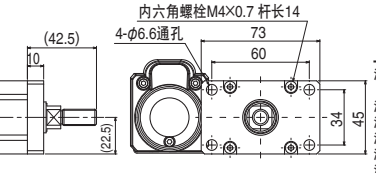


选配件:水平规格时的安装板(底座)

※选配件内容:安装板2块/螺母12个  
有关追加设定,请参阅使用说明书。



选配件:垂直规格时的安装板(法兰)



有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	209.5	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5
重量(kg) <sup>注7</sup>	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
各行程 最高速度 (mm/sec)	导程12	500		440	320	
	导程6	250		220	160	
	导程2	80		72	53	

- 注1. 只在轴向负载时承载。  
可以通过并用外置导轨,使拉杆在无径向负载的状态下使用。
- 注2. 开口宽度的方向相对底座面不固定。
- 注3. 请并用外置导轨,以确保其直线性。
- 注4. 处理电缆时,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. 带制动器时重量增加0.2kg。
- 注8. 表示到限位器的距离。
- 注9. 导程为2mm规格时,不可设定反马达侧原点。
- 注10. 主机在马达朝上(本图旋转90度后)的状态下也可以安装。