

SRD03

拉杆型(带支撑导轨)



SRD03-S



SRD03-U

- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧: 导程6、12

订购型号

SRD03

机器人主机	导程指定 12:12mm 06:6mm	机型 S:直接型 U:省空间型*1 (上方安装马达)	制动器 N:无制动器 B:带制动器	原点位置 N:标准原点*2 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*3 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
-------	---------------------------	-------------------------------------	-------------------------	----------------------------	------------------------	--------------------------	--

S2 机器人定位器 S2:TS-S2*4	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*5	
SH 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*5	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
SD 机器人驱动器 SD:TS-SD	1 I/O电缆 1:1m	

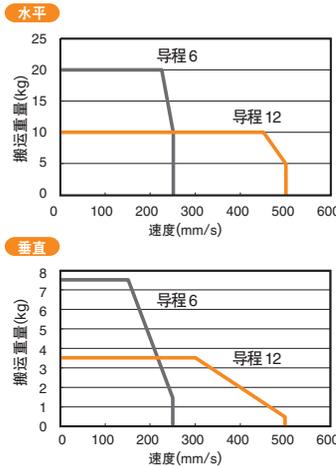
- *1. 有关供油用前端喷嘴的详情请参阅P.131。
- *2. 更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
- *3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- *4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- *5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

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)	
滚珠丝杆导程	12 mm	6 mm
最高速度*1	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 10 kg	垂直使用时 20 kg
最大推进力	75 N	100 N
行程	50 mm~200 mm (50 mm间距)	
空转	0.1 mm以下	
拉杆不旋转精度	±0.05°	
总长	水平使用时 行程+236.5 mm	垂直使用时 行程+276.5 mm
主机截面最大外形	W48 mm × H56.5 mm	
电缆长度(m)	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m	

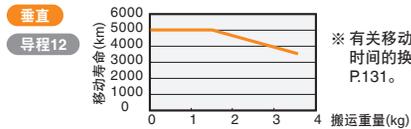
*1. 最高速度须根据搬运重量而异。
详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图表。
详情请参阅P.130

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。



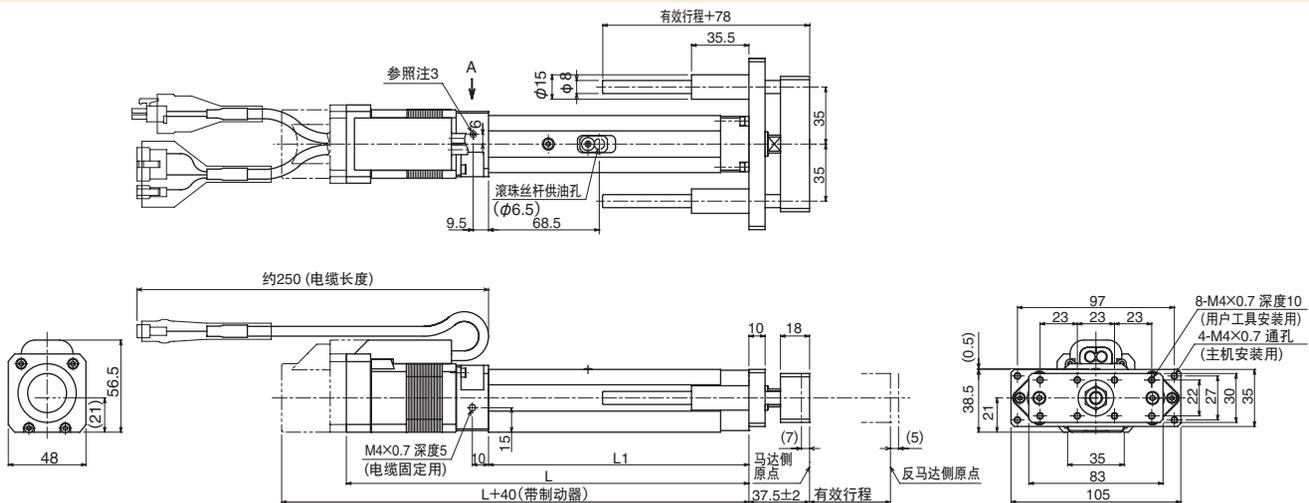
* 有关移动寿命距离与寿命时间的换算示例,请参阅P.131。

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
TS-SH			

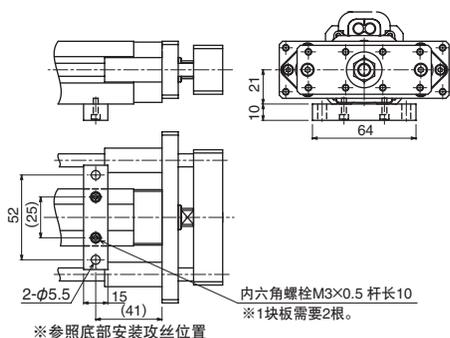
SRD03 直接型

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
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	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
重量(kg)注5	1.5	1.7	1.9	2.1

- 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. 处理电缆时,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. 带制动器时重量增加0.2kg。
- 注6. 表示到限位器的距离。

SRD03 省空间型 上方安装马达 U

