

SRD04

拉杆型(带支撑导轨)



- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧:导程6、12

订购型号

SRD04

机器人主机	导程指定	机型	制动器	原点位置 ^{※2}	安装板	行程	电缆长度 ^{※4}
	12:12mm 06:6mm 02:2mm	S:直接型 U:省空间型 ^{※1} (上方安装马达)	N:无制动器 B:带制动器	N:标准原点 ^{※3} 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

- ※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.

S2	机器人定位器	输入输出
S2:TS-S2 ^{※5}	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※6}	
SH	机器人定位器	输入输出
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{※6}	
SD	机器人驱动器	I/O电缆
SD:TS-SD		1:1m

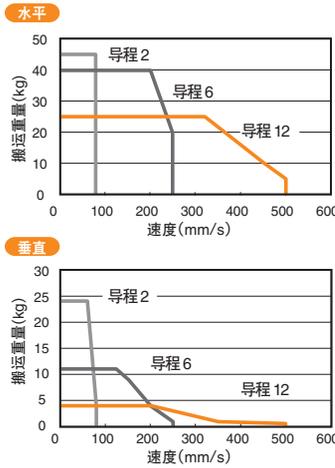
电池
B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)

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 4 kg	11 kg	24 kg
最大推入力	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	±0.05°		
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”图表。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。

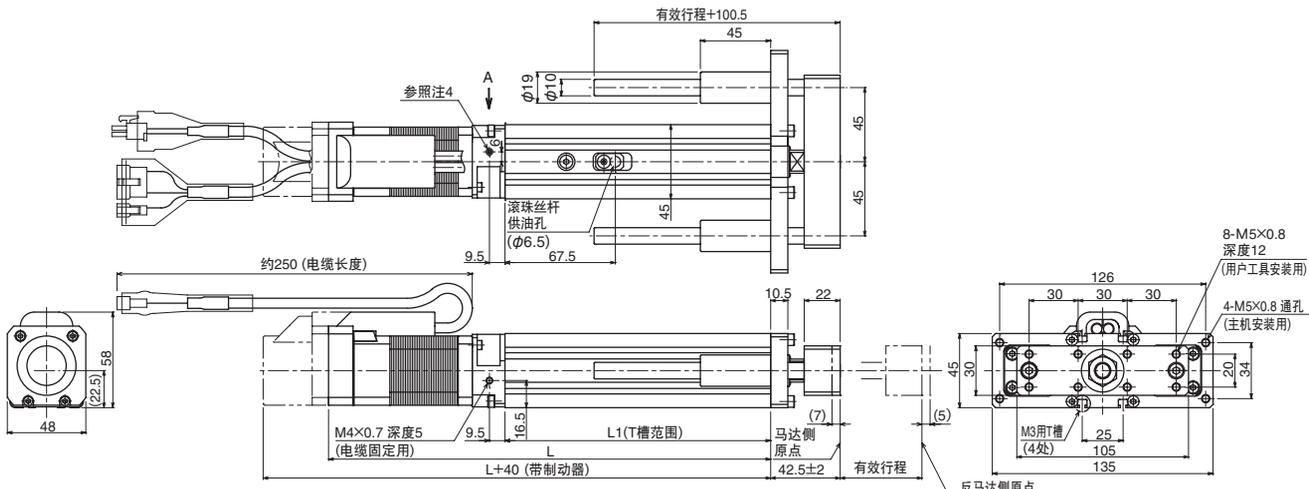


※ 有关移动寿命距离与寿命时间的换算示例,请参阅P.131。

适用控制器

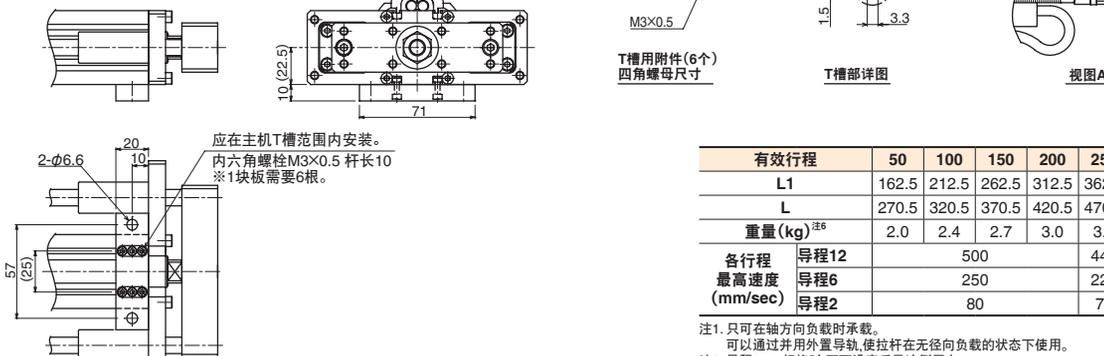
控制器	运行方法	控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令	TS-SD	脉冲列
TS-SH			

SRD04 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。



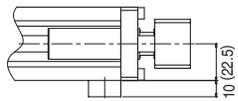
有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
重量(kg) ^{※6}	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7
各行程最高速度(mm/sec)	导程12	500				
	导程6	250				
	导程2	80				

- 注1. 只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. 导程2mm规格时,不可设定反马达侧原点。
- 注3. 处理电缆时,应避免电缆承受负载,将其固定。
- 注4. 可拆下M4内六角螺栓,用于固定电缆(有效螺丝深度5)。
- 注5. 电缆最小弯曲半径为R30。
- 注6. 带制动器时重量增加0.2kg。
- 注7. 表示到限位器的距离。

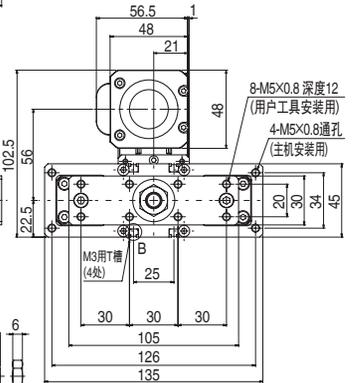
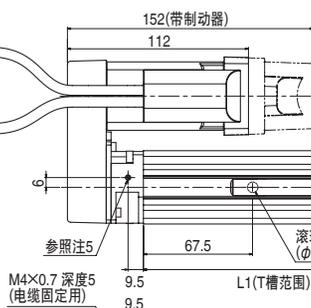
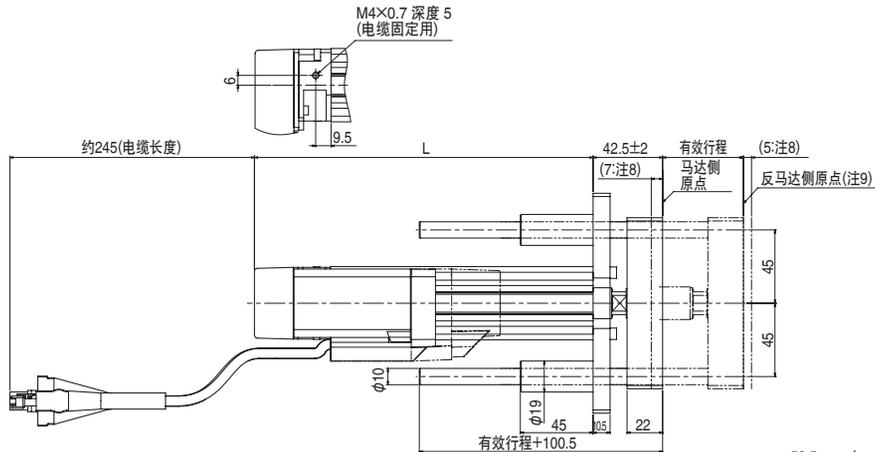
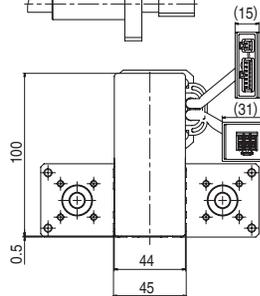
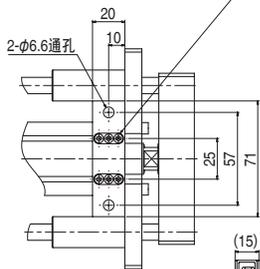
SRD04 省空间型 上方安装马达 U

选配件:水平规格时的安装板(底座)

※选配件内容:安装板2块/螺母12个
有关追加设定,请参阅使用说明书。



应在主机T槽范围内安装。
内六角螺栓M3×0.5 杆长10
※1块板需要6根。



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)注7	2.2	2.6	2.9	3.2	3.5	3.9
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准面不固定。
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。