

SRD03

ロッドタイプ (サポートガイド付き)

● 標準CE対応 ● 原点反モー側選択可能: リード6、12



■ 注文型式

SRD03

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート	ストローク	ケーブル長 ^{※3}
	12: 12mm 06: 6mm	S: ストレートモデル U: 省スペースモデル ^{※1} (モータ上取付け)	N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	N: 標準原点 ^{※2} Z: 反モー側	N: プレートなし H: フート付き	50~200 (50mmピッチ)	1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

S2

ロボットポジション
S2: TS-S2^{※4}

入出力
NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※5}

SH

ロボットポジション
SH: TS-SH

入出力
NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし ^{※5}

SD

ロボットドライバ
SD: TS-SD

1
I/Oケーブル 1: 1m

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.337をご参照ください。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。

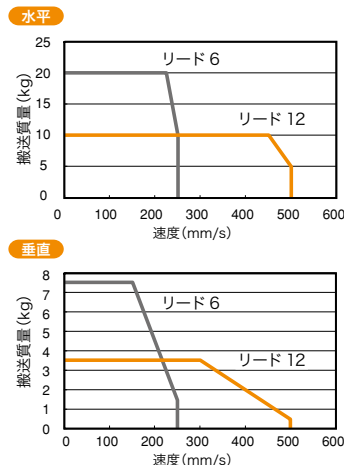
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■ 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
ボールネジリード	12 mm 6 mm
最高速度 ^{※1}	500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 10 kg 20 kg 垂直使用時 3.5 kg 7.5 kg
最大押付力	75 N 100 N
ストローク	50 mm ~ 200 mm (50 mmピッチ)
ロストモーション	0.1 mm以下
ロッド不回転精度	±0.05°
全長	水平使用時 ストローク+236.5 mm 垂直使用時 ストローク+276.5 mm
本体断面最大外形	W48 mm × H56.5 mm
ケーブル長 (m)	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

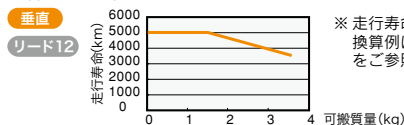
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。
右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。
詳細についてはP.336をご参照ください。

■ 速度一可搬質量



■ 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

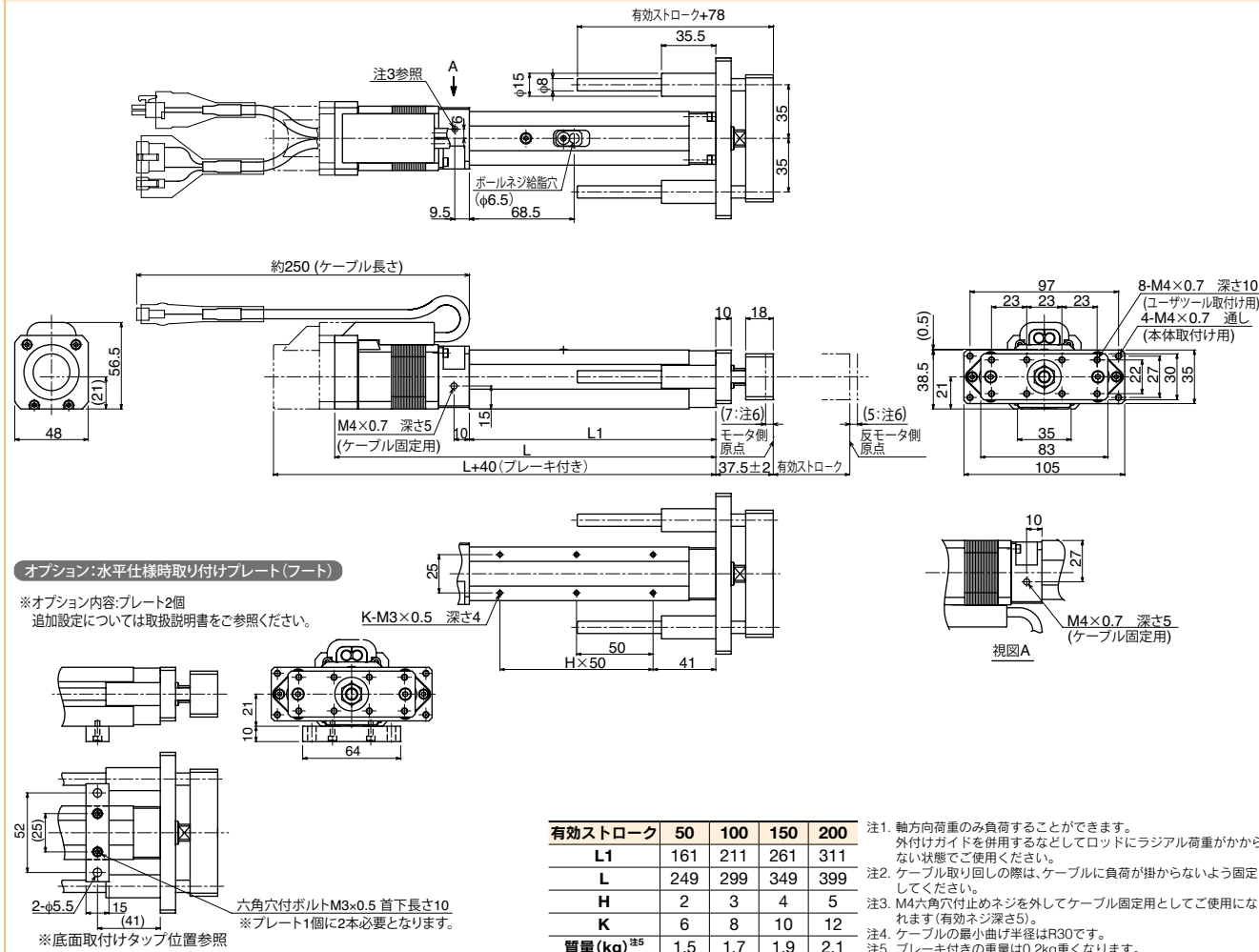


※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

■ 適用コントローラ

コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド	TS-SD	パルス列

SRD03 ストレートモデル S



SRD03 省スペースモデル モータ上取付け U

