



- 垂直多関節ロボット
YA
- ユニコンパネモータ
LCM
- 単軸ロボット
CX
- モーグルズ機構
Robonity
- 小型単軸ロボット
TRANSERVO
- 単軸ロボット
FLIP-X
- ユニコン単軸ロボット
PHASER
- 直交ロボット
XY-X
- スカラーロボット
YK-X
- ヒック&ブレンス
YP-X
- クリーン
CLEAN
- コントローラ
CONTROLLER
- 各種情報
INFORMATION

ステッピングモータ単軸ロボット

TRANSERVO SERIES

CONTENTS

■ TRANSERVO 仕様一覧表 …254	RF04-S …………… 290
■ 注文型式説明 ……………255	BD04 …………… 292
■ ロッドタイプ:	BD05 …………… 293
取り付け用プレート ……………255	BD07 …………… 294
■ ロッドタイプ:	
省スペースモデル給脂用先端ノズル …255	
■ ロッドタイプ:	
走行寿命距離の寿命時間換算例 …255	

TRANSERVO

SS04 …………… 256
SS05 …………… 258
SS05H …………… 260
SG07 …………… 262
SR03 …………… 263
SRD03 …………… 266
SR04 …………… 268
SRD04 …………… 270
SR05 …………… 272
SRD05 …………… 274
STH04 …………… 276
STH06 …………… 278
RF02-N …………… 280
RF02-S …………… 282
RF03-N …………… 284
RF03-S …………… 286
RF04-N …………… 288

TRANSERVO 仕様一覧表

タイプ	型式	サイズ(mm) ^{*1}	リード(mm)	最大可搬質量(kg) ^{*2}		最高速度(mm/sec) ^{*3}	ストローク(mm)	ページ	
				水平	垂直				
SSタイプ (スライダタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル	SS04-S SS04-R(L)	W49 × H59	12	2	1	600	50~400	P256 - P257	
			6	4	2	300			
			2	6	4	100			
	SS05-S SS05-R(L)	W55 × H56	20	4	-	1000	50~800	P258 - P259	
			12	6	1	600			
			6	10	2	300			
SS05H-S SS05H-R(L)	W55 × H56	20	6	-	1000	50~800	P260 - P261		
		12	8	2	600 (水平) 500 (垂直)				
		6	12	4	300 (水平) 250 (垂直)				
	20	36	4	1200					
	12	43	12	800					
	6	46	20	350					
SGタイプ (スライダタイプ)	SG07	W65 × H64	12	10	4	500	50~800	P262	
			6	20	8	250			
			2	45	25	80			
	SRタイプ (ロッドタイプ 標準) ストレートモデル/ 省スペースモデル	SR03-S SR03-R(L) SR03-U	W48 × H56.5	12	25	5	500	50~200	P263 - P265
				6	40	12	250		
				2	45	25	80		
SR04-S SR04-R(L)		W48 × H58	12	50	10	300	50~300	P268 - P269	
			6	55	20	150			
			2	60	30	50			
SRタイプ (ロッドタイプ) サポートガイド付き ストレートモデル/ 省スペースモデル	SR05-S SR05-R(L)	W56.4 × H71	12	50	10	300	50~300	P272 - P273	
			6	55	20	150			
			2	60	30	50			
	SRタイプ (ロッドタイプ) サポートガイド付き ストレートモデル/ 省スペースモデル	SRD03-S SRD03-U	W105 × H56.5	12	10	3.5	500	50~200	P266 - P267
				6	20	7.5	250		
				12	25	4	500		
SRタイプ (ロッドタイプ) サポートガイド付き ストレートモデル/ 省スペースモデル		SRD04-S SRD04-U	W135 × H58	6	40	11	250	50~300	P270 - P271
				2	45	24	80		
				12	50	8.5	300		
	SRD05-S SRD05-U	W157 × H71	6	55	18.5	150	50~300	P274 - P275	
			2	60	28.5	50			
			12	50	8.5	300			
STHタイプ (スライドテーブルタイプ) ストレートモデル/ 省スペースモデル	STH04-S	W45 × H46	5	6	2	200	50~100	P276 - P277	
	STH04-R(L) ^{*4}	W73 × H51	10	4	1	400			
	STH06	W61 × H65	9	8	2	150	50~150	P278 - P279	
	STH06-R(L)	W106 × H70	16	6	4	400			

タイプ	型式	高さ(mm)	トルクタイプ	回転トルク(N・m)	最大押付トルク(N・m)	最高速度(mm/sec) ^{*3}	回転範囲(°)	ページ
RFタイプ (ロータリータイプ) 標準/高剛性	RF02-N RF02-S	42 (標準) 49 (高剛性)	N:標準	0.22	0.11	420	310(RF02-N) 360(RF02-S)	P280 - P283
			H:高トルク	0.32	0.16	280		
	RF03-N RF03-S	53 (標準) 62 (高剛性)	N:標準	0.8	0.4	420	320(RF03-N) 360(RF03-S)	P284 - P287
			H:高トルク	1.2	0.6	280		
	RF04-N RF04-S	68 (標準) 78 (高剛性)	N:標準	6.6	3.3	420	320(RF04-N) 360(RF04-S)	P288 - P291
			H:高トルク	10	5	280		

タイプ	型式	サイズ(mm) ^{*1}	リード(mm)	最大可搬質量(kg) ^{*2}		最高速度(mm/sec) ^{*3}	ストローク(mm)	ページ
				水平	垂直			
BDタイプ (ベルトタイプ)	BD04	W40 × H40	48	1	-	1100	300~1000	P292
	BD05	W58 × H48	48	5	-	1400	300~2000	P293
	BD07	W70 × H60	48	14	-	1500	300~2000	P294

※1. サイズはおおよそ本体断面最大外形です。

※2. 運転速度により搬送質量が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。

※3. 搬送質量やストローク長により最高速度が変化します。詳しくは各機種の詳細ページをご参照ください。

※4. STH04-R(L)は50stでのブレーキ付は対応できません。

▲ご使用上の注意

■ 取扱いについて
TRANSERVOユーザーズマニュアルの内容を十分理解し、取扱上の注意事項を厳守の上ご使用ください。

■ 設置許容周囲温度
[SS/SRタイプ] 0~40℃
[STH/RF/BDタイプ] 5~40℃

SR/SRD/STHタイプ 速度-可搬質量表

SR03

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	10	450	90	20	225	90
6	5	500	100	15	237.5	95
2	1	500	100	10	250	100

SRD03

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	10	450	90	20	225	90
6	5	500	100	15	237.5	95
2	1	500	100	10	250	100

SR04

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	25	320	64	40	200	80
6	20	363	72	30	225	90
2	15	407	81	20	250	100
1	5	500	100	10	250	100

SRD04

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	25	320	64	40	200	80
6	20	363	72	30	225	90
2	15	407	81	20	250	100
1	5	500	100	10	250	100

SR05

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	50	168	56	55	135	90
6	40	198	66	40	150	100
2	30	249	83	30	300	100
1	20	300	100	20	300	100

SRD05

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
12	50	168	56	55	135	90
6	40	198	66	40	150	100
2	30	249	83	30	300	100
1	20	300	100	20	300	100

STH04

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
10	4	400	100	6	200	100
5	2	400	100	3	200	100
1	1	400	100	1	200	100

STH06

水平			垂直			
リード	速度	%	リード	速度	%	
16	6	400	100	9	150	100
8	3	400	100	5	150	100
1	1	400	100	1	150	100

注文型式説明

ヤマハ単軸ロボットTRANSERVOシリーズの注文型式は、メカ部分とコントローラ部分をつなげて表記します。

〈例〉

●メカ ▶ SS05

- ・リード ▶ 6mm
- ・モデル ▶ ストレート
- ・ブレーキ ▶ 有り
- ・原点位置 ▶ 標準
- ・グリス ▶ 標準
- ・ストローク ▶ 600mm
- ・ケーブル長 ▶ 1m

●コントローラ ▶ TS-S2

- ・入出力選択 ▶ NPN

●注文型式

SS05-06SB-NN-600-1K-S2NP

メカ部分

コントローラ部分

コントローラの詳細は、コントローラページでご確認ください。

TS-S2 ▶ [P.626](#)、TS-SH ▶ [P.626](#)、TS-SD ▶ [P.636](#)

●SSタイプ/SGタイプ (スライダタイプ)

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長
SS04	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N 標準グリス		1K 1m
SS05	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	C クリーングリス		3K 3m
SS05H	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)					5K 5m
SG07	20 20mm						10K 10m

●SRタイプ (ロッドタイプ)

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
SR03	02 2mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし		1K 1m
SRD03	06 6mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H フート付き		3K 3m
SR04	12 12mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)			V フランジ付き		5K 5m
SRD04		U 省スペースモデル(モータ上取付け)					10K 10m
SR05							
SRD05							

●STHタイプ (スライドテーブルタイプ)

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
STH04	05 5mm	S ストレートモデル	N ブレーキなし	N 標準原点	N プレートなし		1K 1m
STH06	08 8mm	R 省スペースモデル(モータ右取付け)	B ブレーキ付き	Z 反モータ側	H プレート付き		3K 3m
	10 10mm	L 省スペースモデル(モータ左取付け)					5K 5m
	16 16mm						10K 10m

●RFタイプ (ロータリータイプ/突当て仕様、ロータリータイプ/センサー仕様)

ロボット本体	原点復帰方法	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長
RF02	N 突当て仕様(有限回転)	N 標準	N 標準	R 右	N CCW	1K 1m
RF02-S	S センサー仕様(リミットレス回転)	H 高剛性	H 高トルク	L 左	Z CW	3K 3m
RF03						5K 5m
RF03-S						10K 10m
RF04						
RF04-S						

●BDタイプ (ベルトタイプ)

ロボット本体	リード	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長
BD04	48 48mm	N ブレーキなし	N 標準原点		1K 1m
BD05					3K 3m
BD07					5K 5m
					10K 10m

■ロッドタイプ: 取り付け用プレート

SR03/SRD03 取り付け用プレート



フート(水平取付用) フランジ(垂直取付用)

タイプ	型式
フート(2枚/セット)	KCU-M223F-00
フランジ(1枚)	KCU-M224F-00

SR04/SRD04 取り付け用プレート



フート(水平取付用) フランジ(垂直取付用)

タイプ	型式
フート(2枚/セット)*	KCV-M223F-00
フランジ(1枚)	KCV-M224F-00

* フートには取付用ナットが 12 個添付されます。

SR05/SRD05 取り付け用プレート



フート(水平取付用) フランジ(垂直取付用)

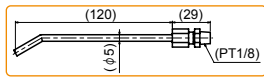
タイプ	型式
フート(2枚/セット)*	KCW-M223F-00
フランジ(1枚)	KCW-M224F-00

* フートには取付用ナットが 8 個添付されます。

■ロッドタイプ: 省スペースモデル給脂用先端ノズル

ボールネジにグリスを補給する際、SR03-UB、SRD03-UB(モータ上取付け/ブレーキ付き)の場合は、先端の曲がったグリスガンを使用してください。

■給脂用先端ノズル(弊社推奨)

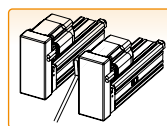


型式 KCU-M3861-00

※一般的な市販のグリスガンに取り付けて使用できます。

先端ノズルは、給脂口の周辺に十分なスペースがない場合にも使用することができます。

例えば、SR04およびSR05の省スペースタイプは、モータを上に向けた状態で使用する給脂口が横になるため、他のロボットまたは周辺機器によってグリスが補給しにくい場合があります。



■ロッドタイプ: 走行寿命距離の寿命時間換算例

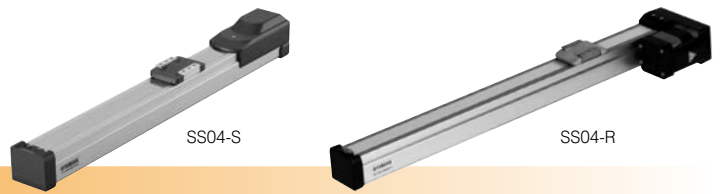
SRタイプの各機種ページに載っている走行寿命距離の寿命時間換算例です。

機種	SR04-02SB、垂直仕様、25kg搬送
寿命距離	500 km → 寿命時間: 約3年
動作条件	100mm往復動作 往復時間 16秒(デューティ: 20%)
稼働条件	16時間 / 日
稼働日数	240日 / 年

※ ロッドがラジアル荷重を受けない状態でご使用ください。

SS04 スライダタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能



注文型式

SS04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点 ^{※1} Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーニンググリス	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※2} 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---	------------------------------	---	------------------------------------	------------------------------	---

S2

ロボットポジション S2:TS-S2 ^{※3}	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 ^{※4}
-------------------------------------	---

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 ^{※4}	バッテリー B:有り(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------	---	--------------------------------------

SD

ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m
----------------------	----------------------

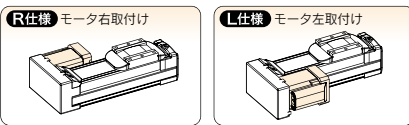
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※3. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 ハルス/回転
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ8
モータ最大トルク	0.27 N・m
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度	600 mm/sec 300 mm/sec 100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 2 kg 4 kg 6 kg 垂直使用時 1 kg 2 kg 4 kg
最大押付力	45 N 90 N 150 N
ストローク	50 mm~400 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+216 mm 垂直使用時 ストローク+261 mm
本体断面最大外形	W49 mm × H59 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

モータ取付方向(省スペースモデル)



許容オーバーハング量[※]

リフト	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
12	1kg 807	218	292	1kg 274	204	776	0.5kg 407	408	
6	2kg 667	107	152	2kg 133	93	611	1kg 204	204	
	2kg 687	116	169	2kg 149	102	656	1kg 223	223	
2	3kg 556	76	112	3kg 92	62	516	2kg 107	107	
	4kg 567	56	84	4kg 63	43	507	2kg 118	118	
1/2	4kg 869	61	92	4kg 72	48	829	4kg 53	53	
	6kg 863	40	60	6kg 39	29	789			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400mm)。

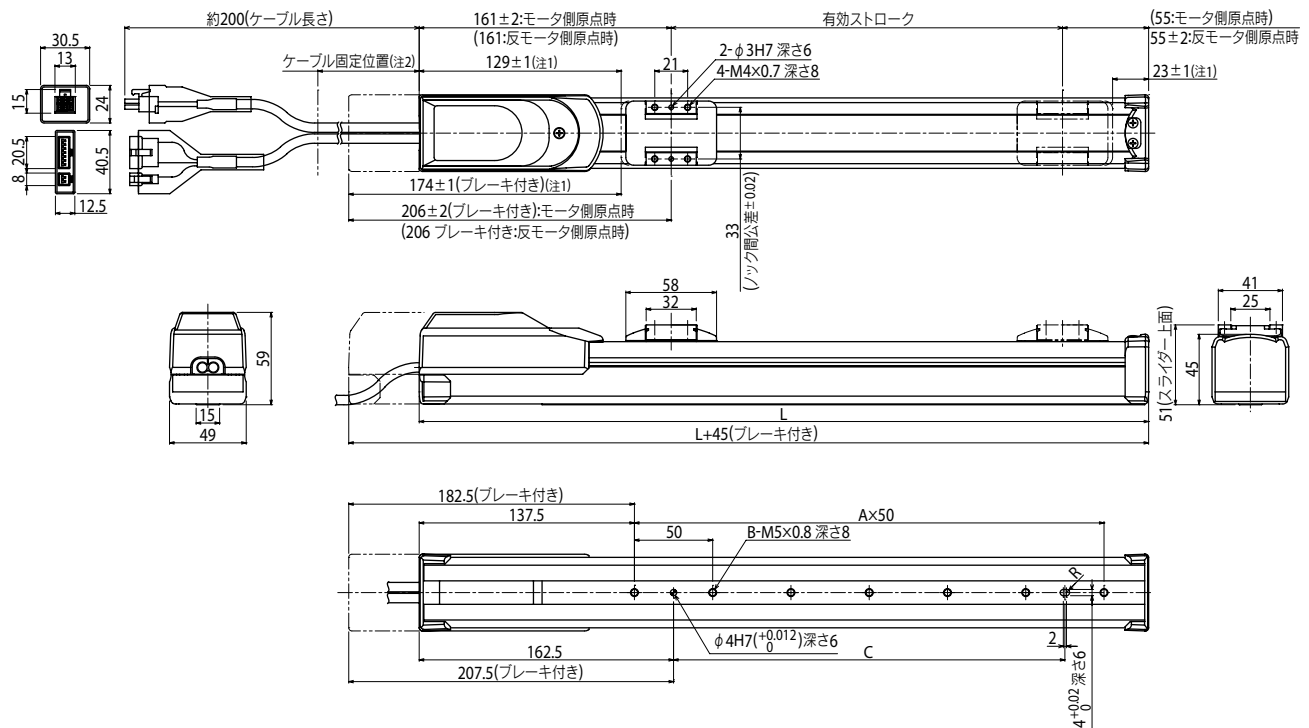
静的許容モーメント

リフト	MY	MP	MR
12	16	19	17

適用コントローラ

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

SS04 ストレートモデル S

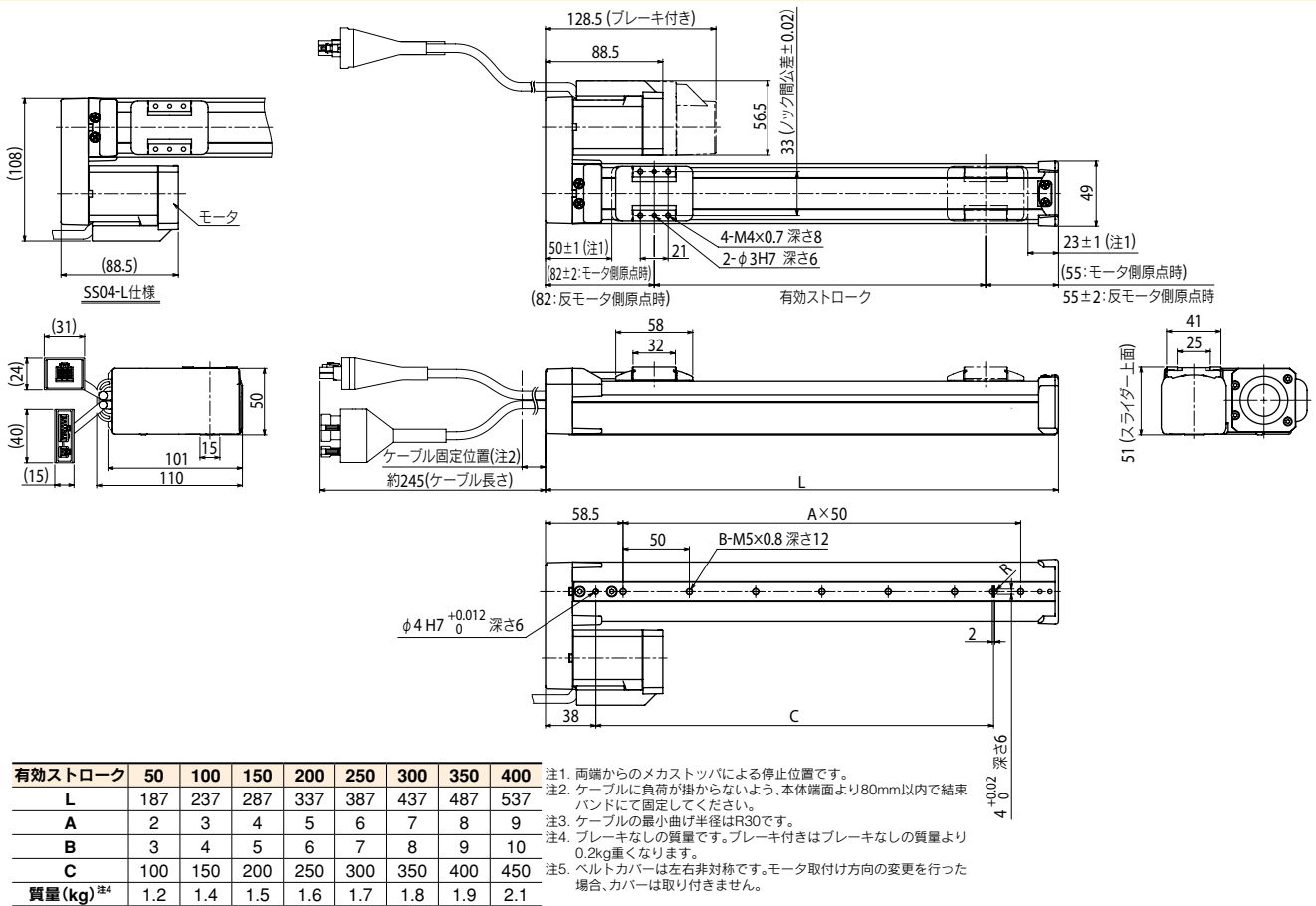


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg) ^{※4}	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

SS04 省スペースモデル

R L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	187	237	287	337	387	437	487	537
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	100	150	200	250	300	350	400	450
質量(kg)注4	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注5. ヘルトカバーは左右非対称です。モータ取り付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

SS05

スライダタイプ

- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能



注文型式

SS05

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 06:6mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ ^{※1} N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 ^{※2} N:標準原点 ^{※2} Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーニンググリス	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 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}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
SD ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m	

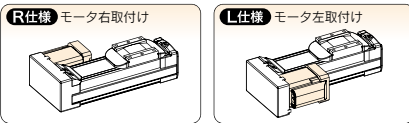
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	42口ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.27 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg 6 kg 10 kg 垂直使用時 — 1 kg 2 kg
最大押付力	27 N 45 N 90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+230 mm 垂直使用時 ストローク+270 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm
ケーブル長 (m)	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

モータ取付け方向(省スペースモデル)



許容オーバーハング量[※]

リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
20	2kg 413	139	218	2kg 192	123	372	0.5kg 578	579	
12	4kg 334	67	120	4kg 92	51	265	1kg 286	286	
6	4kg 347	72	139	4kg 109	57	300	1kg 312	312	
12	6kg 335	47	95	6kg 63	31	263	2kg 148	148	
6	4kg 503	78	165	4kg 134	63	496			
12	8kg 332	37	79	6kg 76	35	377			
6	10kg 344	29	62	8kg 47	22	355			

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

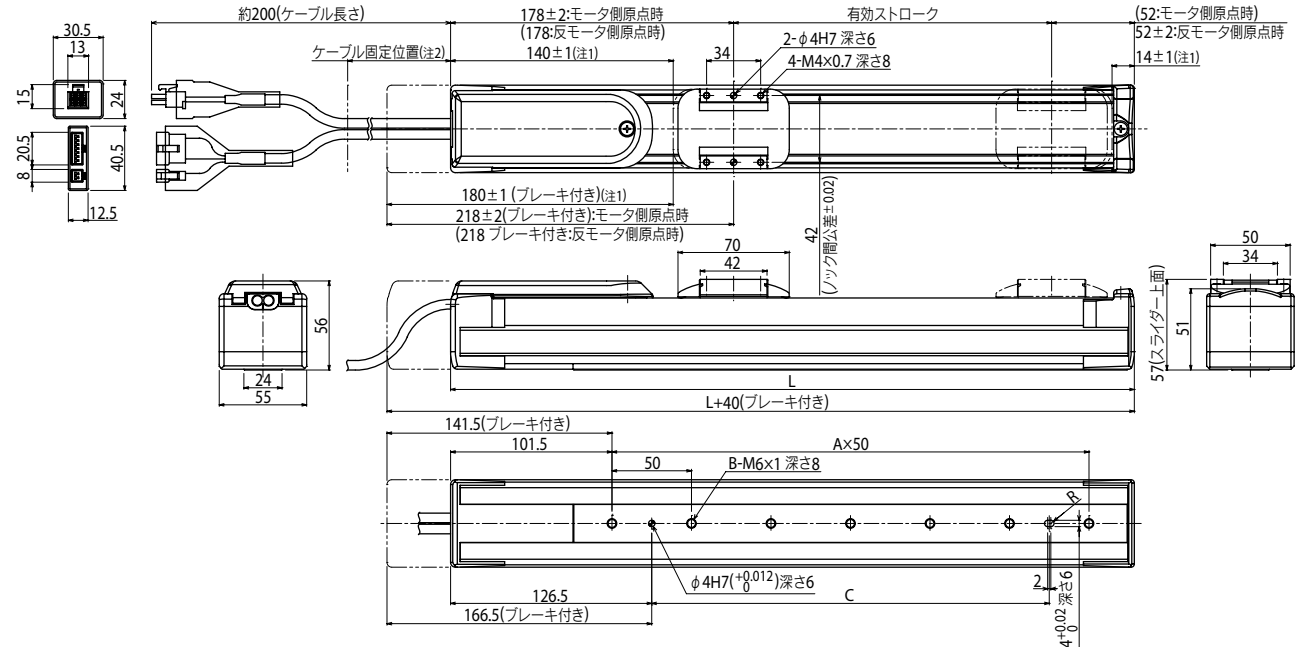
静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
25	33	30

適用コントローラ

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

SS05 ストレートモデル S

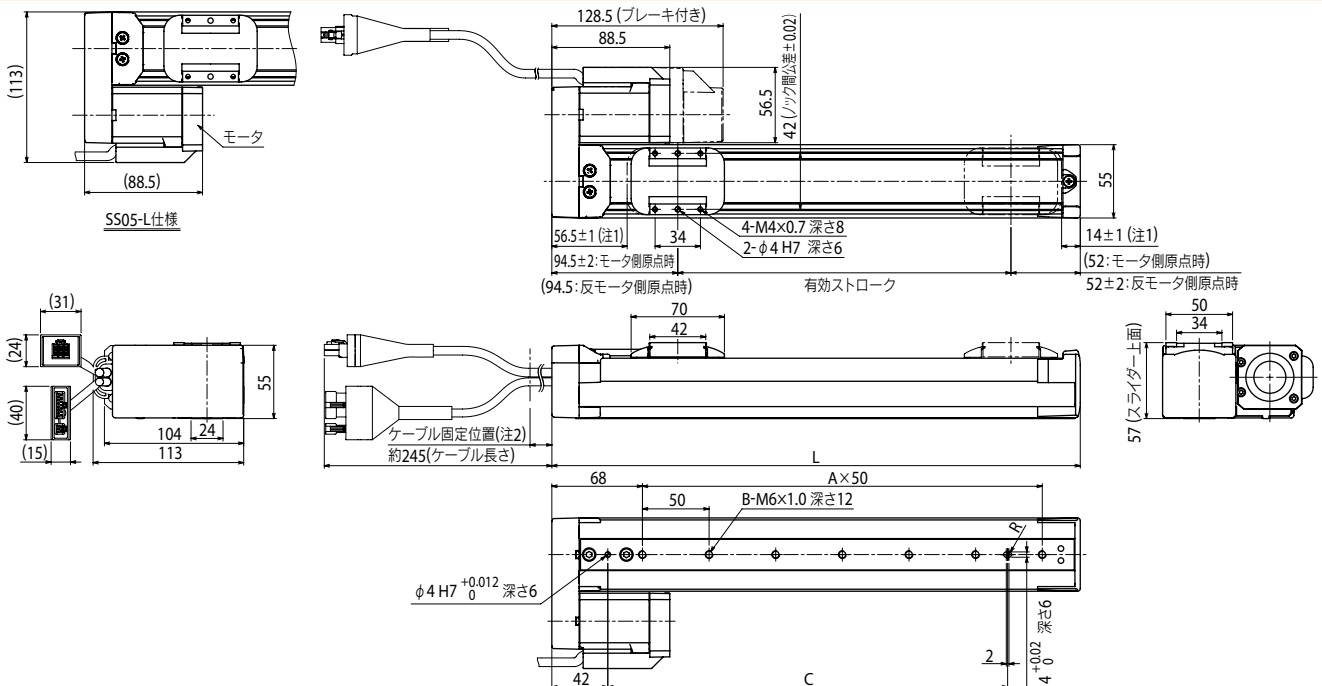


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) ^{※4}	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別最高速度 ^{※5} (mm/sec)	リード20	1000										933	833	733	633	
	リード12	600										560	500	440	380	
	リード6	300										280	250	220	190	
速度設定													93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注3. ケーブルの最小曲半径はR30です。
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SS05 省スペースモデル

R L

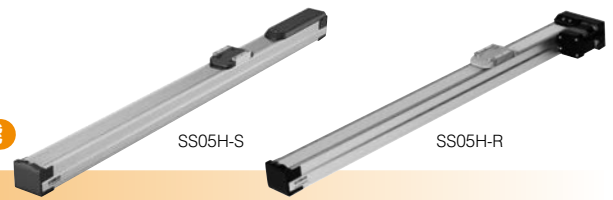


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) ^{注4}	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5
ストローク別	リード20	1000														
リード12	600															
最高速度 ^{注5}	リード6	300														
速度設定	—															
													93%	83%	73%	63%

注1 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2 ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
 注3 ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注4 ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注5 ストロークが600mmを超えると、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
 注6 ベルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。

SS05H スライダタイプ

- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能



注文型式

SS05H

ロボット本体	リード指定 20: 20mm 12: 12mm 06: 6mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル (モータ右取付け) L: 省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ ^{※1} N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点 ^{※2} Z: 反モータ側	クリスオプション N: 標準クリス C: クリーニングクリス	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 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}	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	--	--

SD

ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

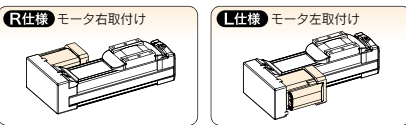
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	42口ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度 ^{※1}	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.47 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{※2}	水平使用時 1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec 垂直使用時 — 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 6 kg 8 kg 12 kg 垂直使用時 — 2 kg 4 kg
最大押付力	36 N 60 N 120 N
ストローク	50 mm ~ 800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+286 mm 垂直使用時 ストローク+306 mm
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

モータ取付方向(省スペースモデル)



許容オーバハング量[※]

リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)					
	A	B	C	A	B	C	A	C				
リード20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	リード12	1kg	458	459
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309		2kg	224	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262		2kg	244	245
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	リード6	4kg	113	113
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334				
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305				
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519				
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413				
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355				
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338				

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

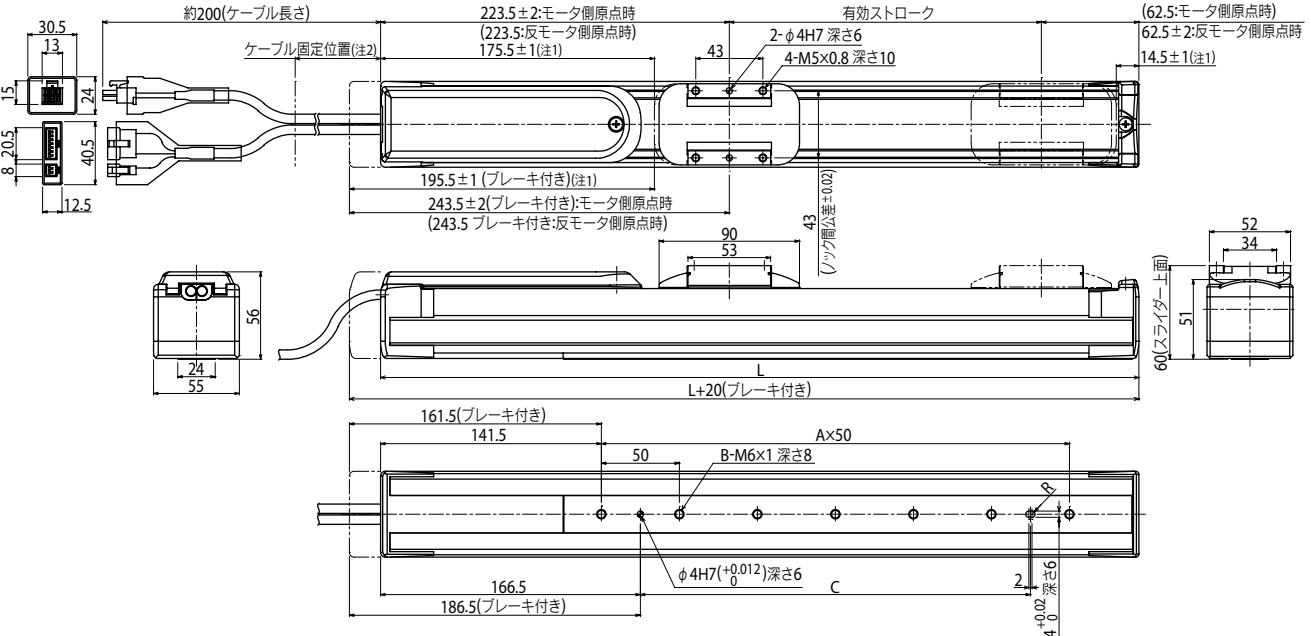
静的許容モーメント

MY	MP	MR
32	38	34

適用コントローラ

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

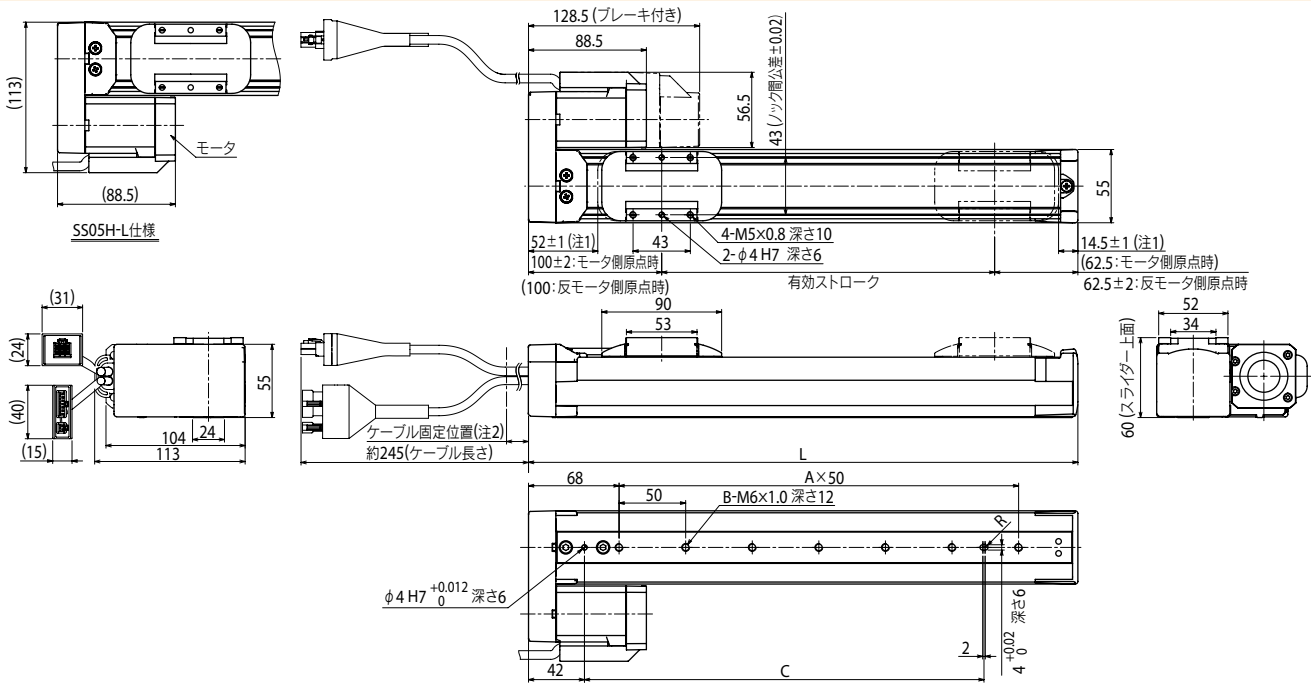
SS05H ストレートモデル S



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
	L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) ^{※4}	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3
ストローク別最高速度 ^{※5} (mm/sec)	リード20	1000														
	リード12(水平)	600														
	リード12(垂直)	500														
	リード6(水平)	300														
リード6(垂直)	250															
速度設定	—															
													93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注4. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
 注5. ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

SS05H 省スペースモデル **R** **L**



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量 (kg) ^{※4}	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6
ストローク別 最高速度 ^{※5} (mm/sec)	リード20	1000														
	リード12 (水平)	600														
	リード12 (垂直)	500														
	リード6 (水平)	300														
	リード6 (垂直)	250														
速度設定													93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。
注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. プレーキなしの質量です。プレーキ付きはプレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
注5. ストロークが600mmを超え、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。
注6. ベルトカバーは左右非対称です。モータ取り付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付くできません。

SG07

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

SG07

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 06:6mm	モデル S:ストレートモデル	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点 Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーングリス	ストローク 50~800 (90mmピッチ)	ケーブル長 ^② 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	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:IOボードなし ^③	バッテリー B:有り(アプシ仕様) N:なし(インクリ仕様)
--------	---------------------------------------	-------------------	------------------------------	---------------------------	----------------------------------	------------------------------	--	-----------------------	---	--------------------------------------

※1. 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。
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	56□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 ^①	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 ^{②③}	1200 mm/sec 800 mm/sec 350 mm/sec
最大可搬	水平使用時 36 kg 43 kg 46 kg
質量	垂直使用時 4 kg 12 kg 20 kg
最大押付力	60 N 100 N 225 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+288 mm
	垂直使用時 ストローク+328 mm
本体断面最大外形	W65 mm X H64 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。
 ※3. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。詳細は下記の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。
 ※位置検出器(レゾルバ)は、インクリ仕様、アプシ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアプシ仕様になります。

許容オーバハング量[※]

水平使用時 (単位:mm)	壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
リード10kg	3572	458	486	10kg	450	402 3261
25kg	2971	220	245	20kg	117	155 2943
30kg	3150	140	160	30kg	98	85 2520
15kg	3703	363	406	15kg	351	307 3403
30kg	1962	172	196	30kg	134	117 1663
12kg	4330	114	131	12kg	43kg	68 59 1070
15kg	3853	363	414	15kg	353	307 3541
30kg	2105	172	197	30kg	134	117 1752
6kg	46kg	1500	106 122	6kg	46kg	58 50 1100

※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。
 ※ 搬送質量に合わせた速度で計算されています。

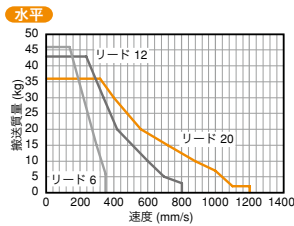
静的許容モーメント

MY	MP	MR
101	114	101

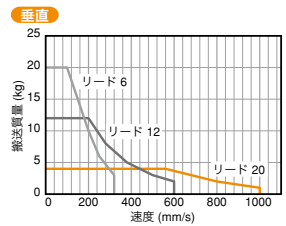
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド

速度一可搬質量

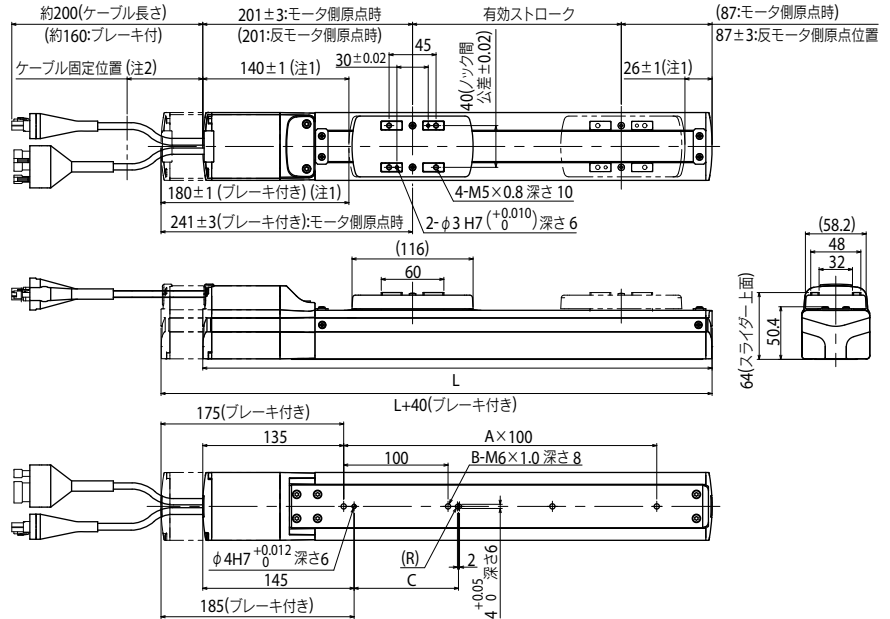


リード20			リード12			リード6		
可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
36	320	26	43	240	30	46	140	40
30	400	33	40	255	31	42	155	44
25	480	40	35	295	36	40	165	47
20	560	46	30	340	42	35	190	54
15	720	60	25	380	47	30	200	57
10	800	66	20	420	52	25	245	70
9	900	75	15	500	62	20	270	77
8	950	79	10	600	75	15	300	85
7	1000	83	9	615	76	10	325	92
6	1020	85	8	635	79	9	330	94
5	1035	86	7	655	81	8	335	95
4	1055	87	6	675	84	7	340	97
3	1075	89	5	700	87	6	350	100
2	1100	91	4	750	93	4	350	100
1	1200	100	3	800	100	3	320	100



リード20			リード12			リード6		
可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	560	56	12	200	33	20	100	31
3	680	68	10	240	40	15	150	46
2	800	80	9	260	43	12	180	56
1	1000	100	8	280	46	10	200	62
			7	310	51	9	210	65
			6	345	57	8	225	70
			5	380	63	7	235	73
			4	435	72	6	250	78
			3	500	83	5	270	84
			2	600	100	4	295	92
						3	320	100

SG07 ストレートモデル S



- 両端からのメカストップによる停止位置です。
- ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
- ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- ブレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.7kg重くなります。
- ストロークが600mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は下表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。

有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	
A	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	
B	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	
C	100	100	100	100	100	100	400	400	400	400	400	400	700	700	700	700	
質量(kg) ^④	2.9	3.2	3.4	3.6	3.9	4.1	4.3	4.6	4.8	5.0	5.3	5.5	5.7	5.9	6.1	6.3	
ストローク別最高速度(mm/sec) ^⑤	リード20(水平)	1200															
	リード20(垂直)	1000															
	リード12(水平)	800															
	リード12(垂直)	600															
	リード6(水平)	350															
リード6(垂直)	320																
速度設定	-																
	85%	75%	65%	60%													

SR03 ロッドタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能



注文型式

SR03

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル*1 (モータ右取付け) L:省スペースモデル*1 (モータ左取付け) U:省スペースモデル*1 (モータ上取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点*2 Z:反モータ側	取付プレート N:プレートなし H:フット付き V:フランジ付き	ストローク 50~200 (50mmピッチ)	ケーブル長*3 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	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
-----------------------	---	--------------------------------------

SD

ロボットドライブ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m
----------------------	-----------------

*1. 給脂用先端ノズルについてはP.255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。

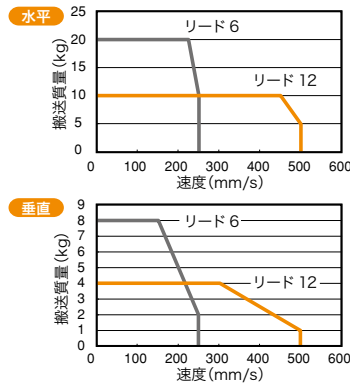
*3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
*4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
*5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	42口ステップモータ
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	4 kg 8 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	±1.0°
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	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

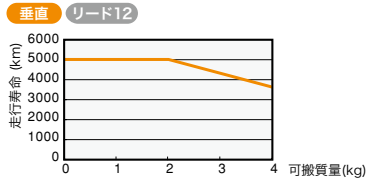
*1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

速度一可搬質量



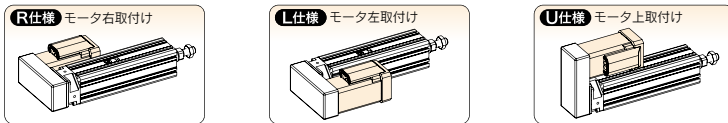
走行寿命

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.255をご参照ください。

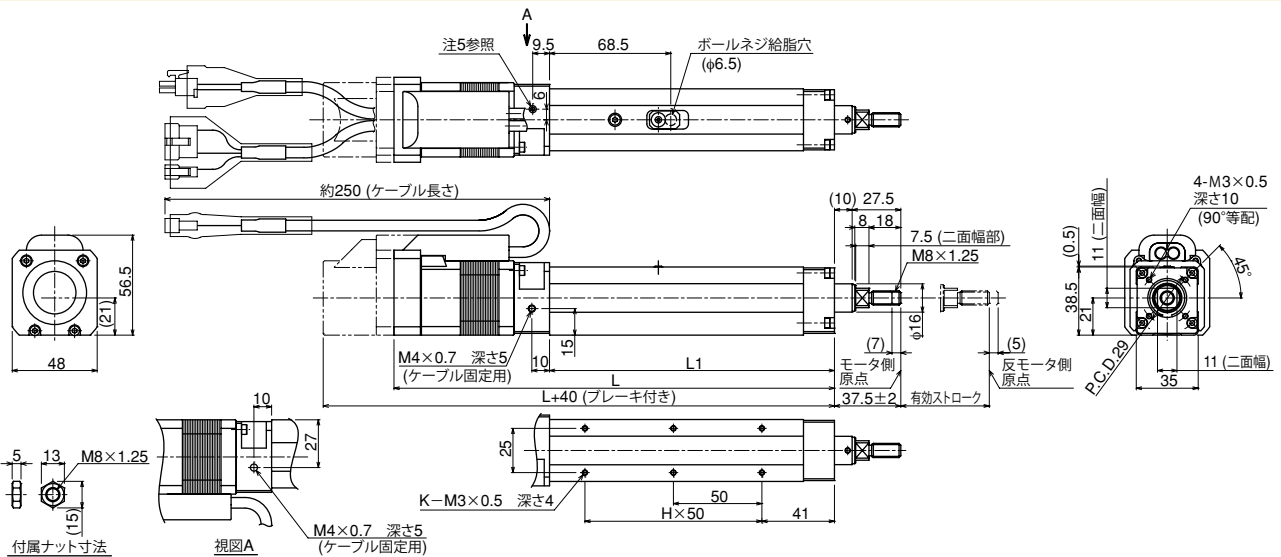
モータ取付方向(省スペースモデル)



適用コントローラ

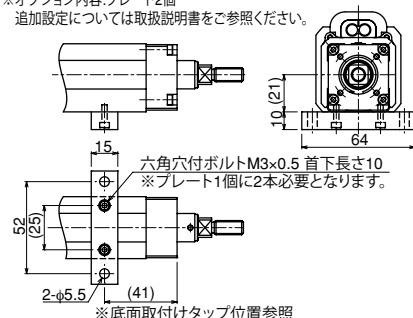
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド	TS-SD	パルス列

SR03 ストレートモデル S

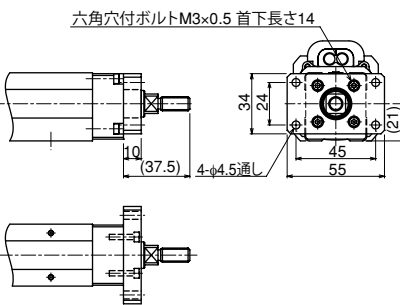


オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

* オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) ^{注7}	1.1	1.3	1.4	1.6

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。
注3. 直線性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブルを取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. プレーキ付きの質量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。

SR03 省スペースモデル モータ右取付け **R**

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

※オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量 (kg) ^{注7}	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になります(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。

SR03 省スペースモデル モータ左取付け **L**

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

※オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量 (kg) ^{注7}	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になります(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。

SR03 省スペースモデル モーター上取付け **U**

約245(ケーブル長さ)

111.5

37.5±2 有効ストローク (5:注8)

7(注8) モーター側 反モーター側

ボールネジ給脂穴 (φ6.5)

M8×1.25 13 5 (15) 付属ナット寸法

128(ブレーキ付) 88

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用) 10 27

10 (21)

94 42 1 42

15 (15) (40) (24) (31)

15 10 10

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

M8×1.25 φ16 7.5(二面幅部) (10) 27.5

4-M3×0.5 深さ10 (90°等配) 11(二面幅)

56.5 48 21 98 53 45° 38.5 (0.5) 48 21 35

6 6 K-M3×0.5 深さ4 2.5

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

H×50 L1 41

10 (21) 34 24 45 55 4-φ4.5通し

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ14

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10
※プレート1個に2本必要となります。

2-φ5.5通し (41) ※底面取付タップ位置参照

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)
※オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

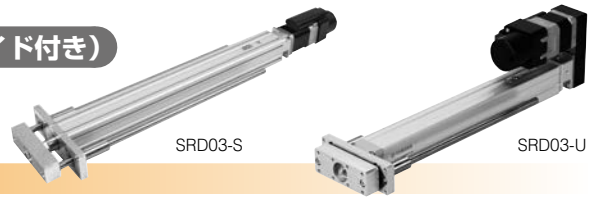
オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) ^{注7}	1.3	1.5	1.6	1.8

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。

SRD03

ロッドタイプ (サポートガイド付き)



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12

注文型式

SRD03

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm	モデル 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)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点*2 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フート付き	ストローク 50~200 (90mmピッチ)	ケーブル長*3 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------	--	--------------------------------	-------------------------------	---------------------------------	------------------------------	---

S2

ロボットポジション	入出力
S2: TS-S2*4	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	入出力	バッテリー
SH: TS-SH	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし*5	B: 有り(アプシ仕様) N: なし(インクリ仕様)

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD: TS-SD	1: 1m

*1. 給脂用先端ノズルについてはP.255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。

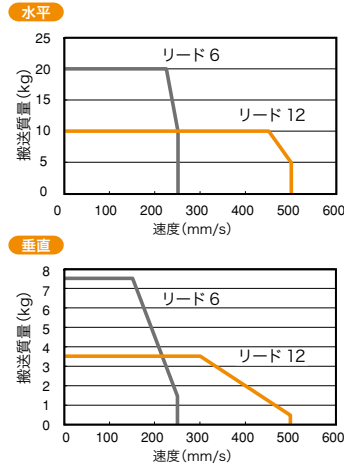
*3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
*4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
*5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

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	垂直使用時 20 kg
最大押付力	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	

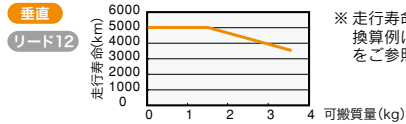
*1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

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.255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	ポイントトレース/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

SRD03 ストレートモデル S

オプション: 水平仕様取り付けプレート(フート)

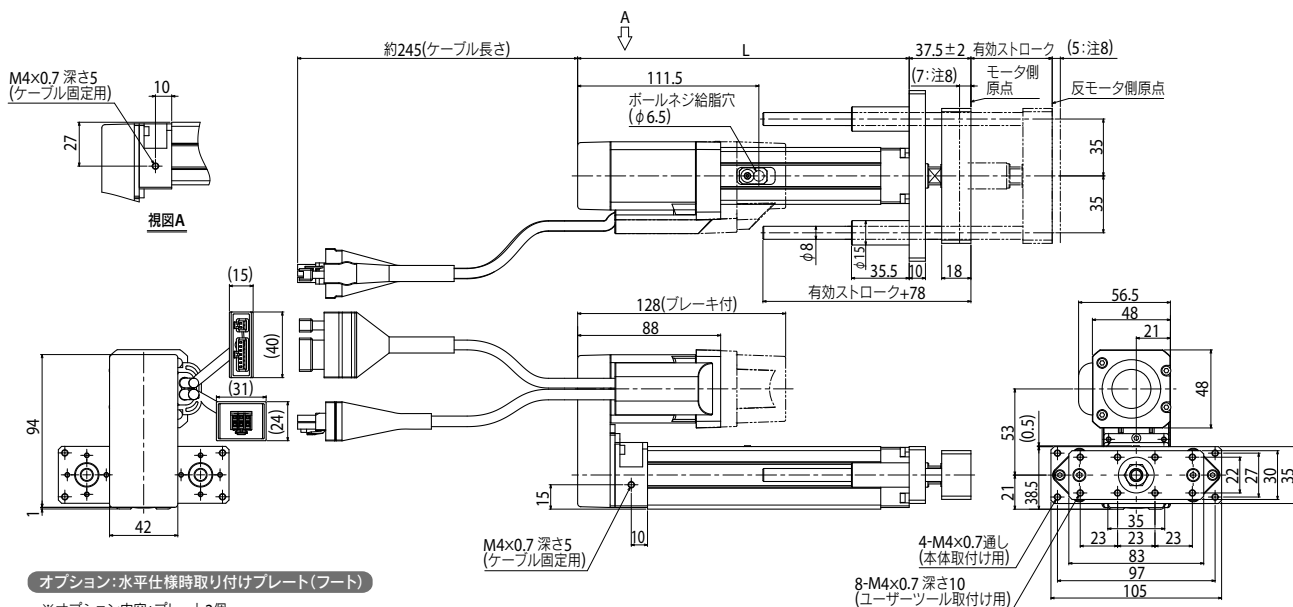
* オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10
※プレート1個に2本必要となります。

有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg) ^{※5}	1.5	1.7	1.9	2.1

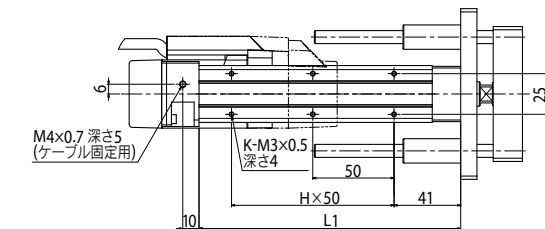
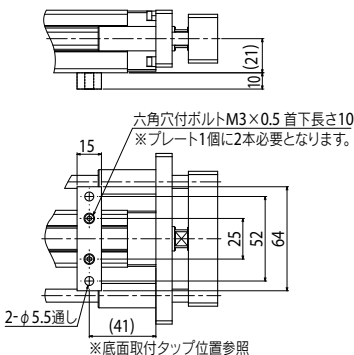
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定していただきます。
注3. M4六角穴止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ長さ5)。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキ付きの質量は0.2kg重くなります。
注6. メカストップまでの距離を示します。

SRD03 省スペースモデル モータ上取付け U



オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

※オプション内容: プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量 (kg) ^{注7}	1.7	1.9	2.1	2.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面輪の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. プレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。

SR04 ロッドタイプ

標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12



注文型式

SR04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置*2 N:標準原点 Z:反モータ側	取付プレート N:プレートなし H:フット付き V:フランジ付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---	------------------------------	-----------------------------	---	------------------------------	---

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.255をご参照ください。
 ※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
 ※3. 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。

※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※5. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

S2

ロボットポジション S2:TS-S2*5	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*6
-------------------------	---

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*6	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
-----------------------	---	--------------------------------------

SD

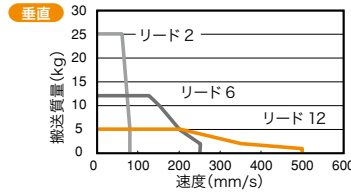
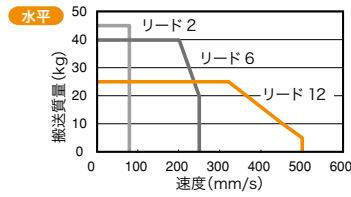
ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m
----------------------	-----------------

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		
繰り直し位置決め精度	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ8	ボールネジφ10	
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度*1	500 mm/sec	250 mm/sec	80 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 25 kg	40 kg	45 kg
	垂直使用時 5 kg	12 kg	25 kg
最大押付力	150 N	300 N	600 N
ストローク	50 mm~300 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	±1.0°		
全長	水平使用時	ストローク+263 mm	
	垂直使用時	ストローク+303 mm	
本体断面最大外形	W48 mm × H58 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		

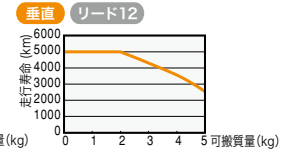
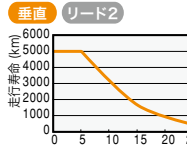
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

速度一可搬質量



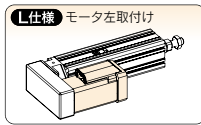
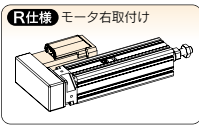
走行寿命

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.255をご参照ください。

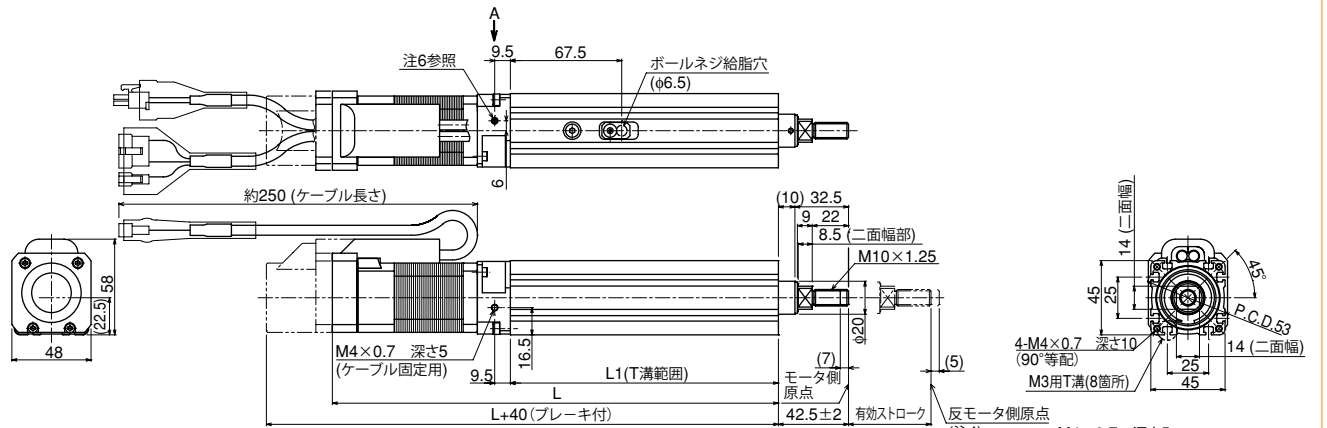
モータ取付方向(省スペースモデル)



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	ポイントトレース/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

SR04 ストレートモデル S

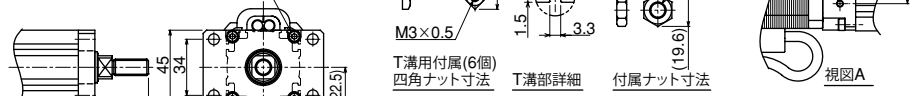
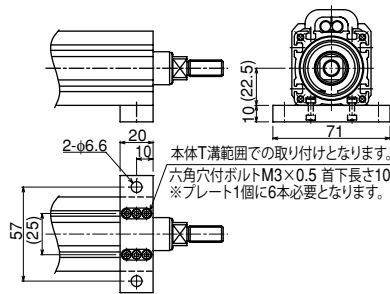


オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フット)

オプション: 垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

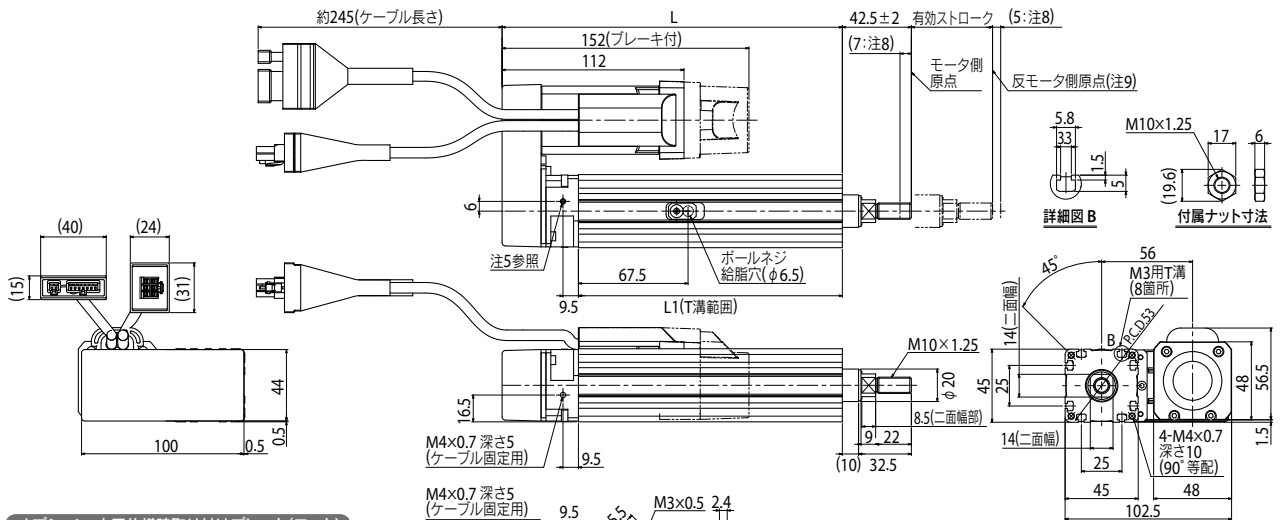
六角穴付ボルトM4×0.7 首下長さ14



有効ストローク	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
質量(kg) ^{※8}	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
ストローク別最高速度 (mm/sec)	リード12	500	440	320	220	160
	リード6	250	220	160	72	53
	リード2	80				

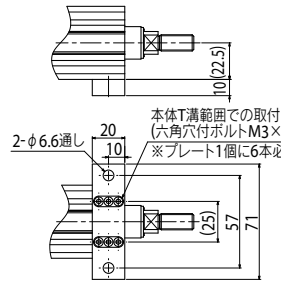
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
 外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
 注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不向きです。
 注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
 注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
 注5. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
 注6. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
 注7. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注8. プレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
 注9. メカストップまでの距離を示します。

SR04 省スペースモデル モータ右取付け **R**



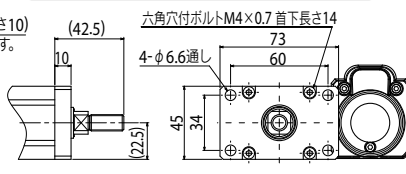
オプション: 水平仕様取り付けプレート(フード)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション: 垂直仕様取り付けプレート(フランジ)

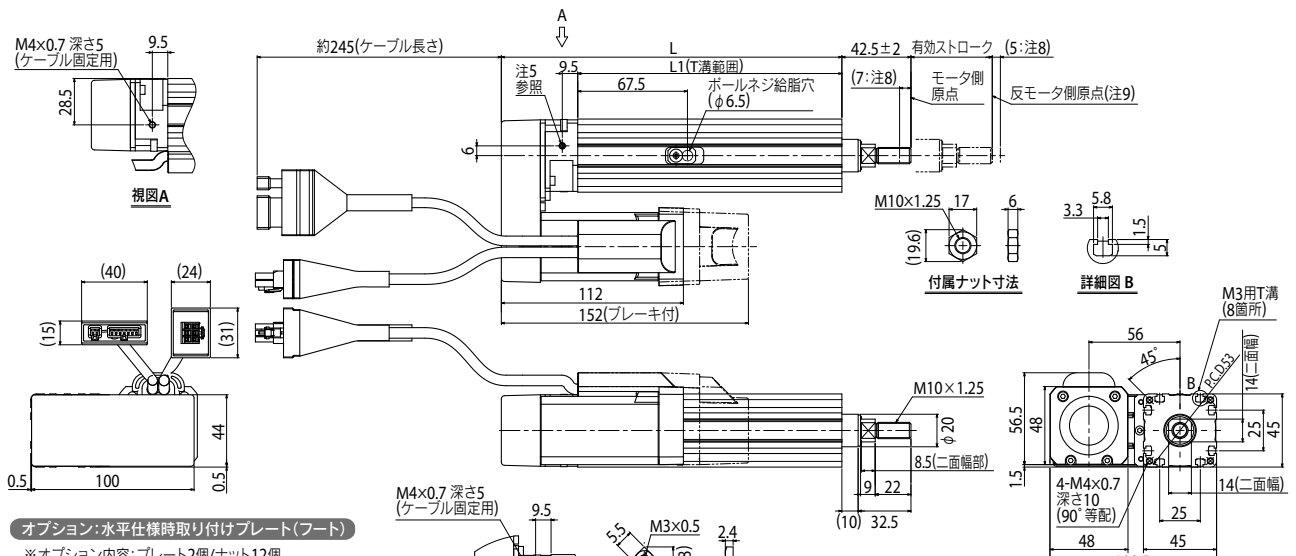
※本体T溝範囲での取付となります。
(六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10)
※プレート1個に6本必要となります。



有効ストローク	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
質量 (kg) ^{※7}	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別	リード12	500	440	320	440	320
最高速度	リード6	250	220	160		
(mm/sec)	リード2	80	72	53		

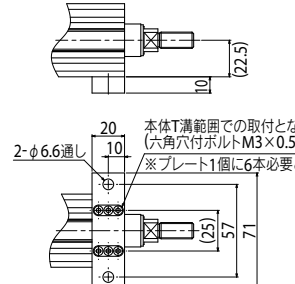
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

SR04 省スペースモデル モータ左取付け **L**



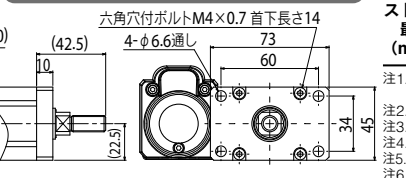
オプション: 水平仕様取り付けプレート(フード)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



オプション: 垂直仕様取り付けプレート(フランジ)

※本体T溝範囲での取付となります。
(六角穴付ボルトM3×0.5 首下長さ10)
※プレート1個に6本必要となります。



有効ストローク	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
質量 (kg) ^{※7}	1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別	リード12	500	440	320	440	320
最高速度	リード6	250	220	160		
(mm/sec)	リード2	80	72	53		

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストップまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。
注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

面取型開口ロボット
YA
リニア駆動型ロボット
LCM
単軸ロボット
CX
モーター駆動型ロボット
Robinity
小型単軸ロボット
TRANSEVO
単軸ロボット
FLIP-X
リニア駆動型ロボット
PHASER
面取型開口ロボット
XY-X
スチールロボット
YK-X
リニア駆動型ロボット
YP-X
リニア駆動型ロボット
CLEAN
コントローラ
CONTROLLER
各種情報
INFORMATION

SRD04

ロッドタイプ (サポートガイド付き)



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12

注文型式

SRD04

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	モデル 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)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置*2 N: 標準原点*3 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フート付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	---	--	--------------------------------	---------------------------------	---------------------------------	------------------------------	---

*1. 給脂用先端ノズルについてはP.255をご参照ください。
*2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
*3. 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。

*4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
*5. DINレールについてはP.634をご参照ください。
*6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

S2

ロボットポジション S2: TS-S2*5	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*6
--------------------------	--

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*6	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	--	--

SD

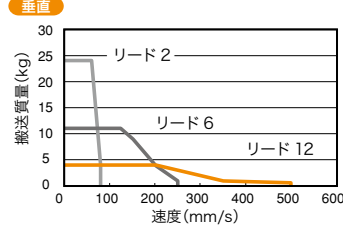
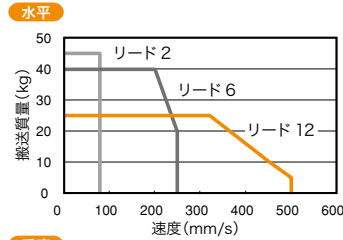
ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

基本仕様

モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 バルス/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φ10
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 25 kg	垂直使用時 4 kg
最大押付力	150 N	300 N
ストローク	50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)	
ロッドモーション	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+263 mm
	垂直使用時	ストローク+303 mm
本体断面最大外形	W48 mm × H58 mm	
ケーブル長	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.254をご参照ください。また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

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。

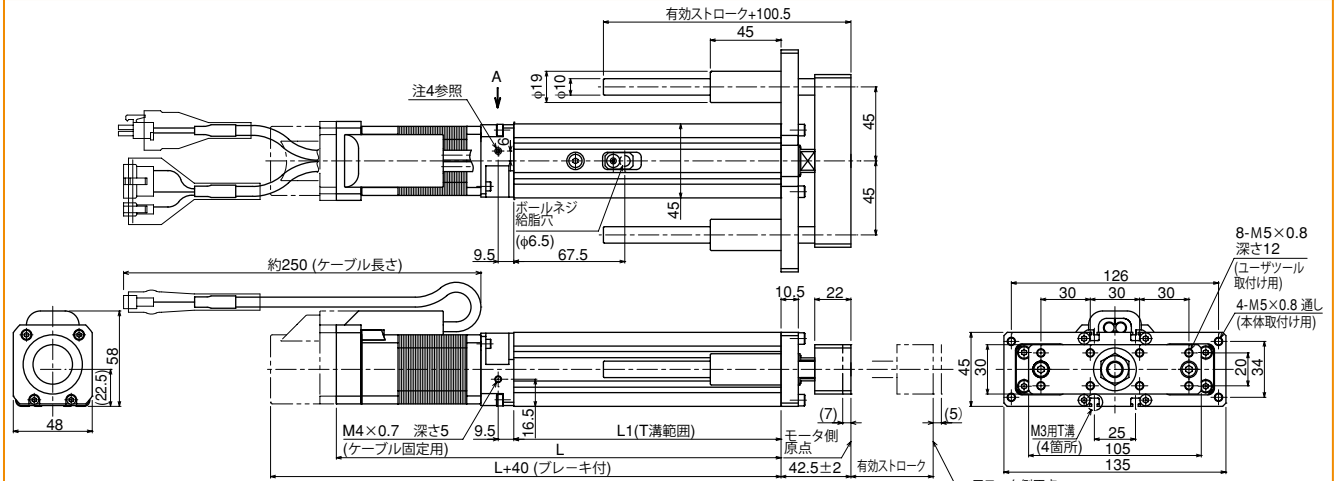


* 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.255をご参照ください。

適用コントローラ

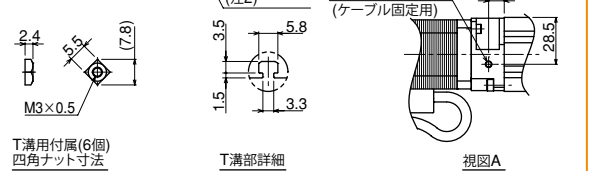
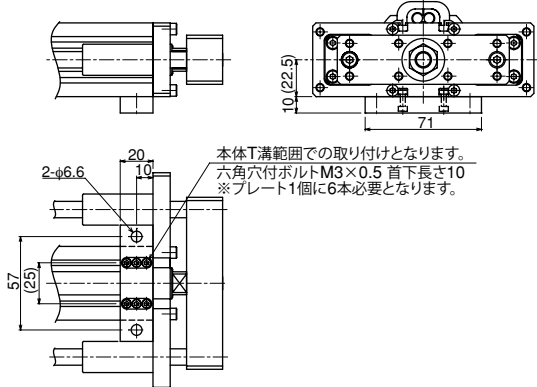
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレース/ リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

SRD04 ストレートモデル S



オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)

*オプション内容: プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



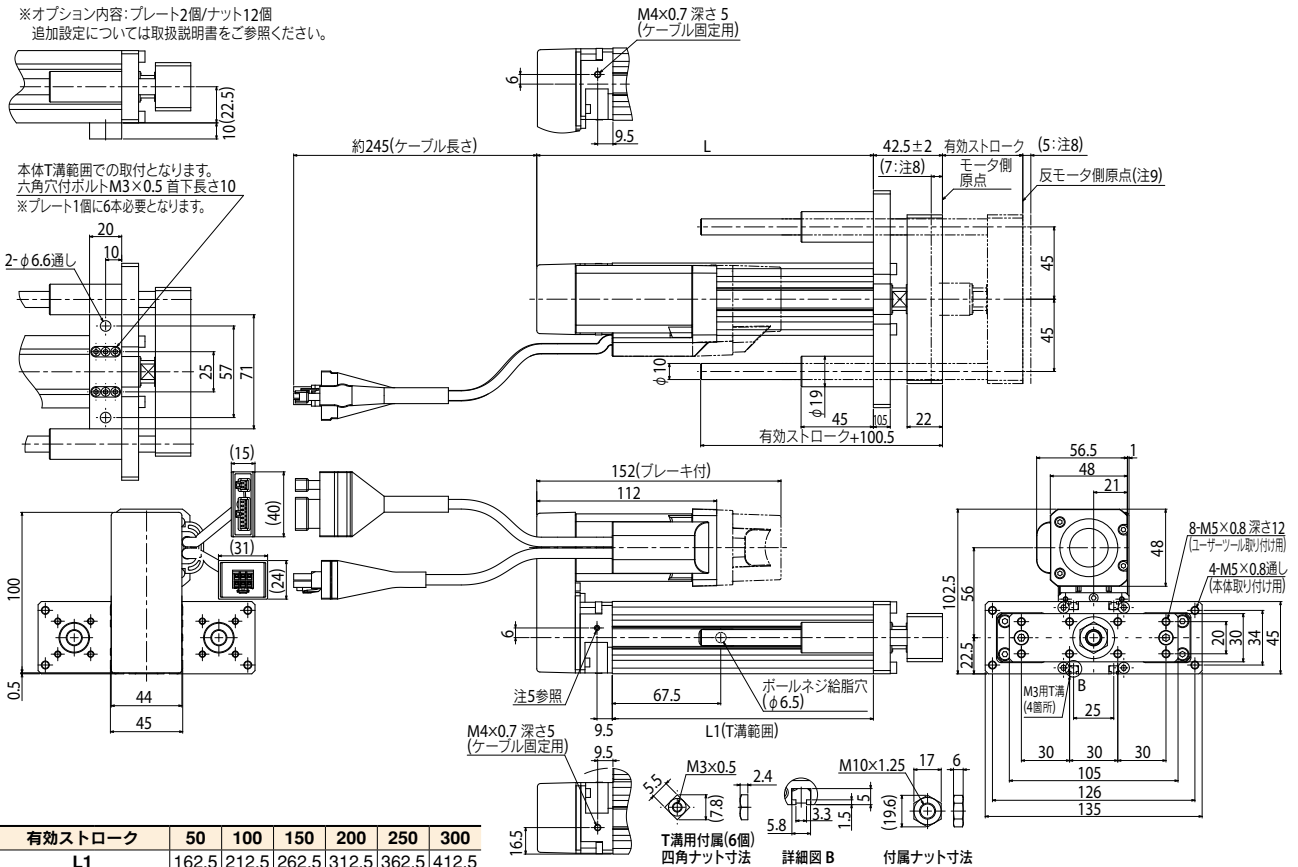
有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量(kg)*6	2.0	2.4	2.7	3.0	3.3	3.7
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	500	440	320	220	160
	リード6	250	220	160	120	90
	リード2	80	72	53	40	30

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注3. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注4. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注5. ケーブルの最小曲半径はR30です。
注6. プレート付きの質量は0.2kg重くなります。
注7. メカストップまでの距離を示します。

SRD04 省スペースモデル モータ上取付け U

オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フード)

※オプション内容: プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



有効ストローク	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
質量(kg) ^{注7}	2.2	2.6	2.9	3.2	3.5	3.9
ストローク別	リード12	500		440	320	
最高速度	リード6	250		220	160	
(mm/sec)	リード2	80		72	53	

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロードにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
 注2. 二面輪の向きはベースに対して不定です。
 注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
 注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
 注5. M4六角穴止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
 注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
 注8. メカストップまでの距離を示します。
 注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。

SR05 ロッドタイプ

●標準CE対応 ●原点反モータ側選択可能：リード6、12



■注文型式

SR05

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル*1 (モータ右取付け) L:省スペースモデル*1 (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置*2 N:標準原点*3 Z:反モータ側	取付プレート N:プレートなし H:フット付き V:フランジ付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---	------------------------------	-------------------------------	---	------------------------------	---

- *1. 給脂用先端ノズルについてはP.255をご参照ください。
- *2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
- *3. 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。
- *4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- *5. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- *6. ゲートウェイ機能を使用する場合には選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

S2

ロボットポジション S2:TS-S2*5	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*6
-------------------------	---

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*6	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
-----------------------	---	--------------------------------------

SD

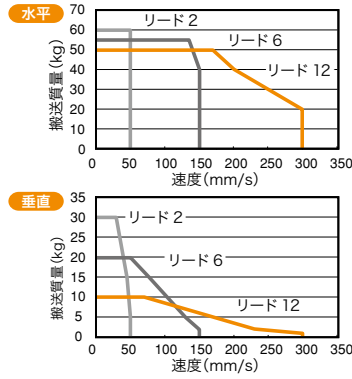
ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m
----------------------	-----------------

■基本仕様

モーター	56□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 φ12
ボールネジリード	12 mm 6 mm 2 mm
最高速度*1	300 mm/sec 150 mm/sec 50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg 55 kg 60 kg 垂直使用時 10 kg 20 kg 30 kg
最大押付力	250 N 550 N 900 N
ストローク	50 mm ~ 300 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	±1.0°
全長	水平使用時 ストローク+276 mm 垂直使用時 ストローク+316 mm
本体断面最大外形	W56.4 mm × H71 mm
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m

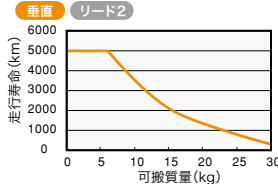
*1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

■速度一可搬質量



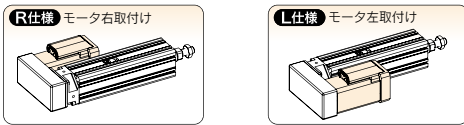
■走行寿命

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.255をご参照ください。

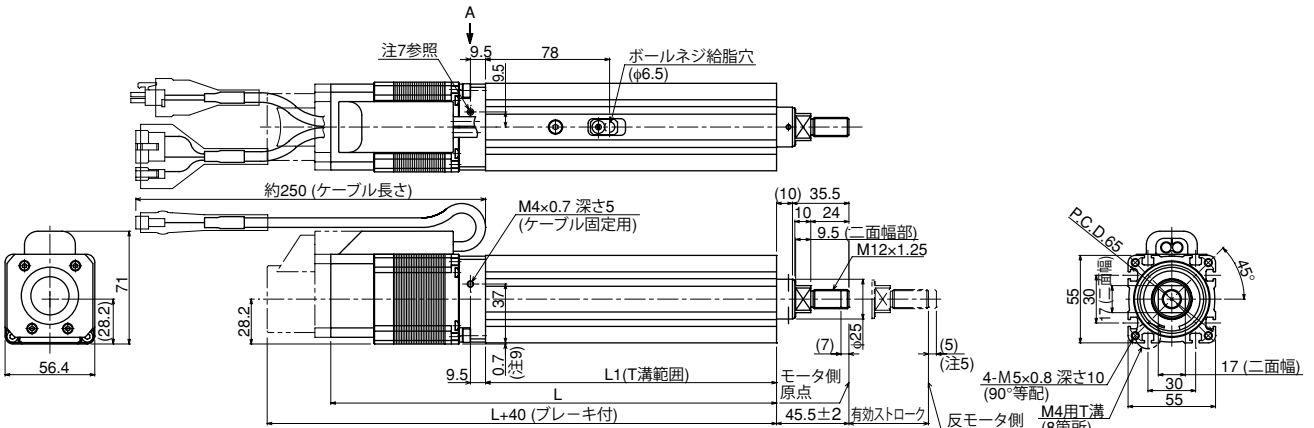
■モータ取付方向(省スペースモデル)



■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	ポイントトレース/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

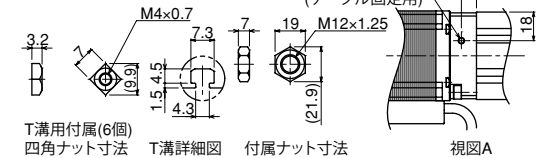
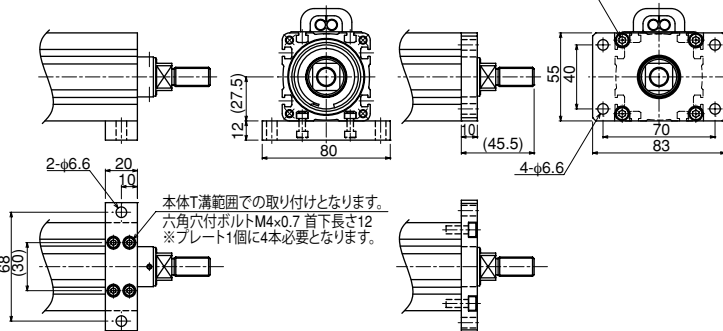
SR05 ストレートモデル S



オプション:水平仕様時取り付けプレート(フット) オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

*オプション内容:プレート2個/ナット8個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。

六角穴付ボルトM5×0.8 首下長さ14



有効ストローク	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
質量(kg)*10	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1

- 注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がからない状態で使用ください。
- 注2. 二面幅部の向きはベース面に対して不定です。
- 注3. 直進性を確保するためには外付けガイドを併用してください。
- 注4. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
- 注5. リード2mmの場合、27mmとなります。
- 注6. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
- 注7. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
- 注8. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注9. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。
- 注10. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
- 注11. メカストップまでの距離を示します。

SR05 省スペースモデル モータ右取付け **R**

約245(ケーブル長さ)

146(ブレーキ付)

106

45.5±2 有効ストローク (5:注8,注12)

M4×0.7 3.2

モータ側原点

反モータ側原点(注9)

ボールネジ給脂穴(φ6.5)

7.3 4.3 1.5 6

詳細図 B

M12×1.25 19 7

付属ナット寸法

9.5

78

9.5

L1(T溝範囲)

4-M5×0.8 深さ10(90°等配)

28.5 70

M4用T溝(8箇所)

45°

55 30

56.5 71

9.5(二面幅部)

17(二面幅)

30

56.4

10 24

10 35.5

55

30

0.7(注1) 37

9.5

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

12(27.5)

20

10

本体T溝範囲での取付となります。
(六角穴付ボルトM4×0.7 首下長さ12)
※プレート1個に4本必要となります。

2-φ6.6通し

30

68

80

オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM5×0.8 首下長さ14

28.2 55 40

10 (45.5)

70

83

4-φ6.6通し

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量(kg) ^{※7}	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。

注2. 二面幅の向きはベースに対して不確定です。

注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。

注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。

注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。

注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。

注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。

注8. メカストップまでの距離を示します。

注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。

注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。

注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

SR05 省スペースモデル モータ左取付け **L**

約245(ケーブル長さ)

146(ブレーキ付)

106

45.5±2 有効ストローク (5:注8,注12)

M4×0.7 3.2

モータ側原点

反モータ側原点(注9)

ボールネジ給脂穴(φ6.5)

7.3 4.3 1.5 6

詳細図 B

M12×1.25 19 7

付属ナット寸法

9.5

78

9.5

L1(T溝範囲)

4-M5×0.8 深さ10(90°等配)

28.5 70

M4用T溝(8箇所)

45°

55 30

56.5 71

9.5(二面幅部)

17(二面幅)

30

56.4

10 24

10 35.5

55

30

0.7(注1) 37

9.5

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

M4×0.7 深さ5 (ケーブル固定用)

12(27.5)

20

10

本体T溝範囲での取付となります。
(六角穴付ボルトM4×0.7 首下長さ12)
※プレート1個に4本必要となります。

2-φ6.6通し

30

68

80

オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)

六角穴付ボルトM5×0.8 首下長さ14

28.2 55 40

10 (45.5)

70

83

4-φ6.6通し

有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	227.5	277.5	327.5	377.5	427.5	477.5
質量(kg) ^{※7}	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。

注2. 二面幅の向きはベースに対して不確定です。

注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。

注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。

注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。

注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。

注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。

注8. メカストップまでの距離を示します。

注9. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定は出来ません。

注10. 本機はモータを上に向けた(本図より90度回転させた)状態でも取付可能です。

注11. 本体底面よりモータ及びカバーベルト外形が飛び出していますのでご注意ください。

注12. リード2mmの場合、27mmとなります。

面取型開口ロボット
YA
L1CM
L1CM
CX
Robinity
Robinity
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION

SRD05

ロッドタイプ (サポートガイド付き)



● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12

注文型式

SRD05

ロボット本体	リード指定 12: 12mm 06: 6mm 02: 2mm	モデル 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)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置*2 N: 標準原点*3 Z: 反モータ側	取付プレート N: プレートなし H: フート付き	ストローク 50~300 (90mmピッチ)	ケーブル長*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	---	--	--------------------------------	---------------------------------	---------------------------------	------------------------------	---

S2

ロボットポジション S2: TS-S2*5	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*6
--------------------------	--

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*6	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	--	--

SD

ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

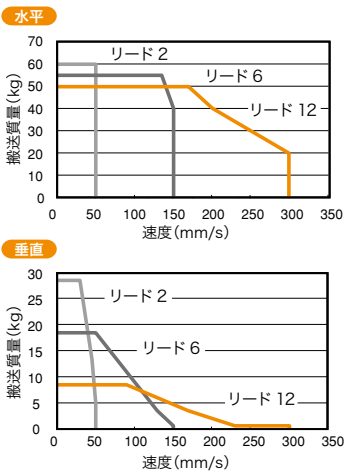
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.255をご参照ください。
 ※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。
 ※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※5. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	56□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 φ12		
ボールネジリード	12 mm	6 mm	2 mm
最高速度*1	300 mm/sec	150 mm/sec	50 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 50 kg	55 kg	60 kg
	垂直使用時 8.5 kg	18.5 kg	28.5 kg
最大押付力	250 N	550 N	900 N
ストローク	50 mm ~ 300 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+276 mm	
	垂直使用時	ストローク+316 mm	
本体断面最大外形	W56.4 mm × H71 mm		
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m		

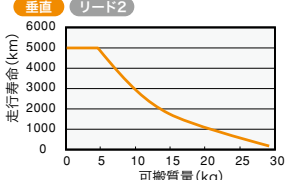
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

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。

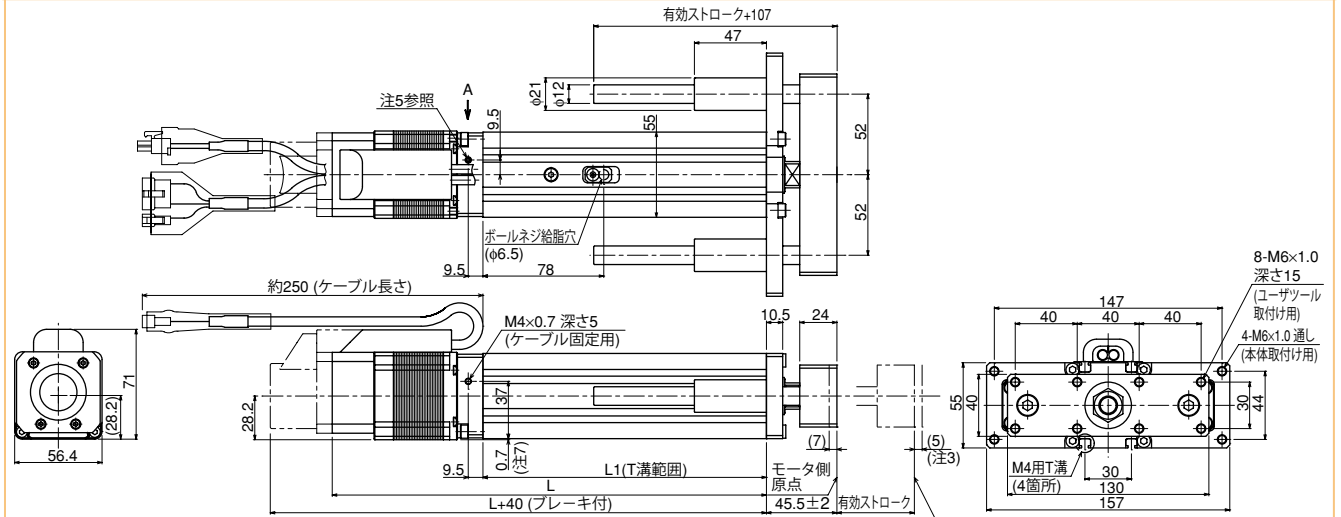


※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.255をご参照ください。

適用コントローラ

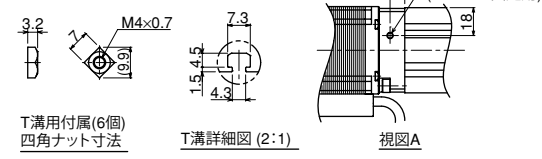
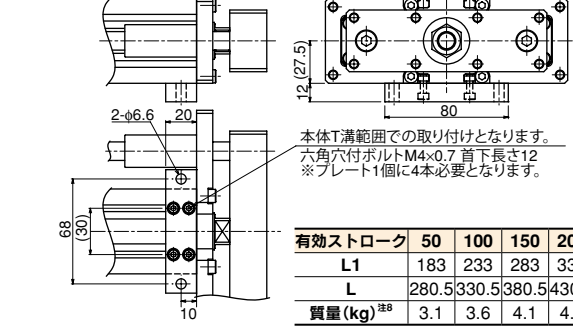
コントローラ	運転方法	コントローラ	運転方法
TS-S2	ポイントトレス/リモートコマンド	TS-SD	パルス列
TS-SH			

SRD05 ストレートモデル S



オプション: 水平仕様時取り付けプレート(フート)

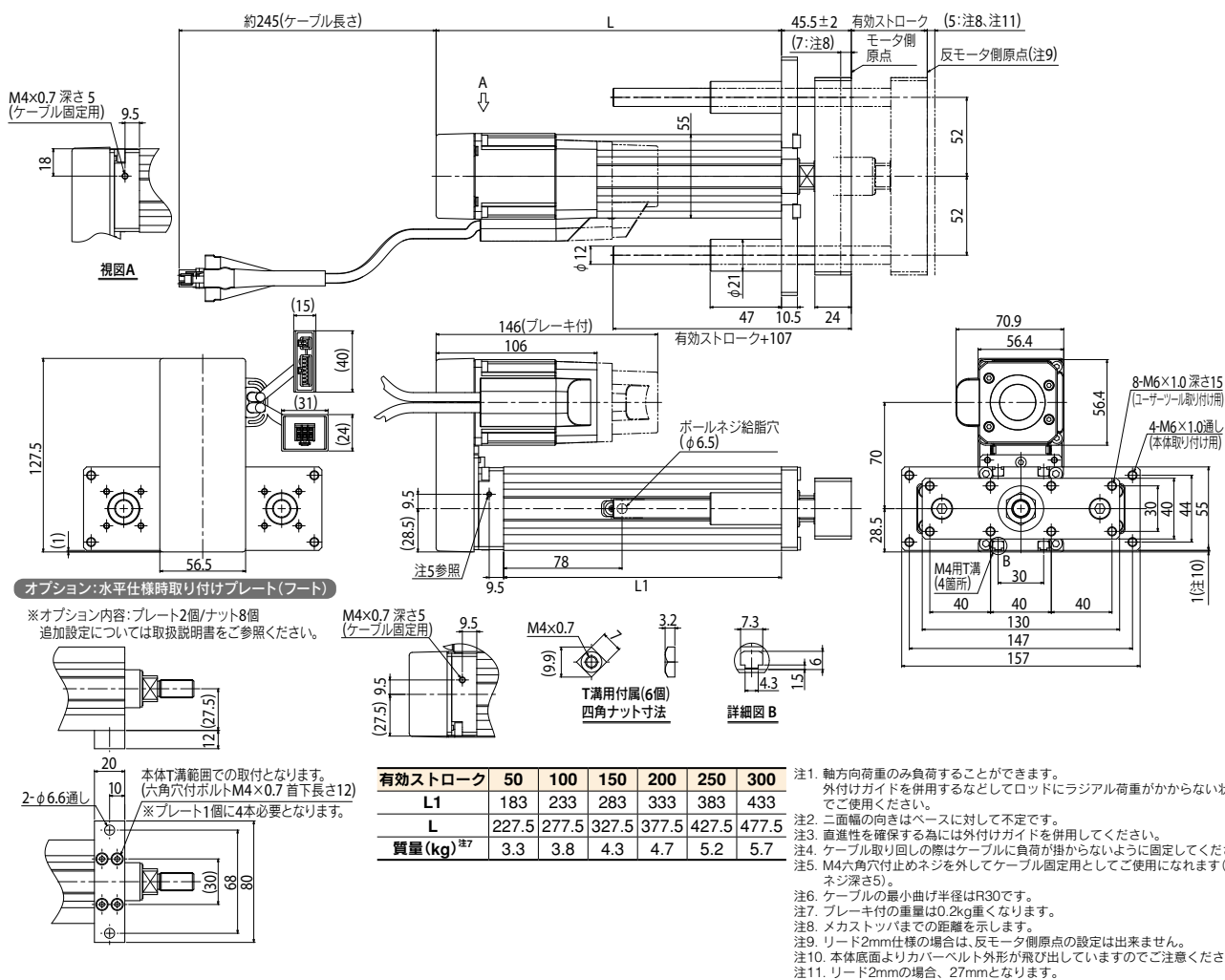
※オプション内容: プレート2個/ナット8個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がからない状態でご使用ください。
 注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
 注3. リード2mmの場合、27mmとなります。
 注4. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
 注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
 注6. ケーブルの最小曲半径はR30です。
 注7. 本体底面よりモータ外形が飛び出していますのでご注意ください。
 注8. プレート付きの重量は0.2kg重くなります。
 注9. メカストップまでの距離を示します。

有効ストローク	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
質量(kg) ^{※8}	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

SRD05 省スペースモデル モータ上取付け U



STH04

スライドテーブルタイプ

- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

STH04

ロボット本体	リード指定 05: 5mm 10: 10mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル (モータ右取付け) L: 省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ*1 N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点*2 Z: 反モータ側	取付プレート*3 N: プレートなし H: プレート付き	ストローク 50: 50mm 100: 100mm	ケーブル長*4 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------	--	----------------------------------	-------------------------------	------------------------------------	---------------------------------	---

S2

ロボットポジション S2: TS-S2*5	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*7
--------------------------	--

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*7	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(イングリ仕様)
------------------------	--	--

SD

ロボットドライバ SD: TS-SD*6	I/Oケーブル 1: 1m
-------------------------	------------------

- ※1. 省スペースモデル(R, L)の場合、ブレーキ付き仕様は100mmストロークのみの対応となります。
- ※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. 省スペースモデル(R, L)の場合はプレート付きを選択できません。
- ※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※5. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※6. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
- ※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰り返し位置決め精度*1	±0.05 mm
ストレート	すべりねじ
駆動方式	省スペース すべりねじ+ベルト
ボールネジリード	5 mm / 10 mm
最高速度*2	200 mm/sec / 400 mm/sec
最大可搬	水平使用時 6 kg / 4 kg
質量	垂直使用時 2 kg / 1 kg
最大押付力	55 N / 30 N
ストローク	50 mm / 100 mm
本体断面	ストレート W45 mm × H46 mm
最大外形	省スペース W74.5 mm × H51 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 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-可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

許容オーバーハング量*

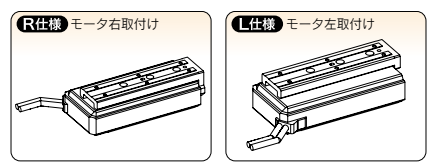
リード	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)			垂直使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
2kg	1534	611	415	435	595	1504	0.5kg	2000	2000
3kg	949	374	255	263	359	920	0.75kg	1558	1558
4kg	656	255	175	177	241	629	1kg	1165	1164
2kg	1534	611	415	2kg	435	595	1kg	1165	1164
4kg	656	255	175	4kg	177	241	1.5kg	771	771
6kg	364	137	95	6kg	91	123	2kg	574	574

- ※ 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。(寿命計算時のストロークは75mm)

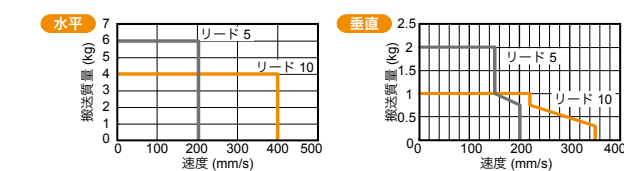
静的許容モーメント

ストローク	MY	MP	MR (単位: N・m)
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

モータ取付方向(省スペースモデル)



速度-可搬質量



適用コントローラ

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

- ※ ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

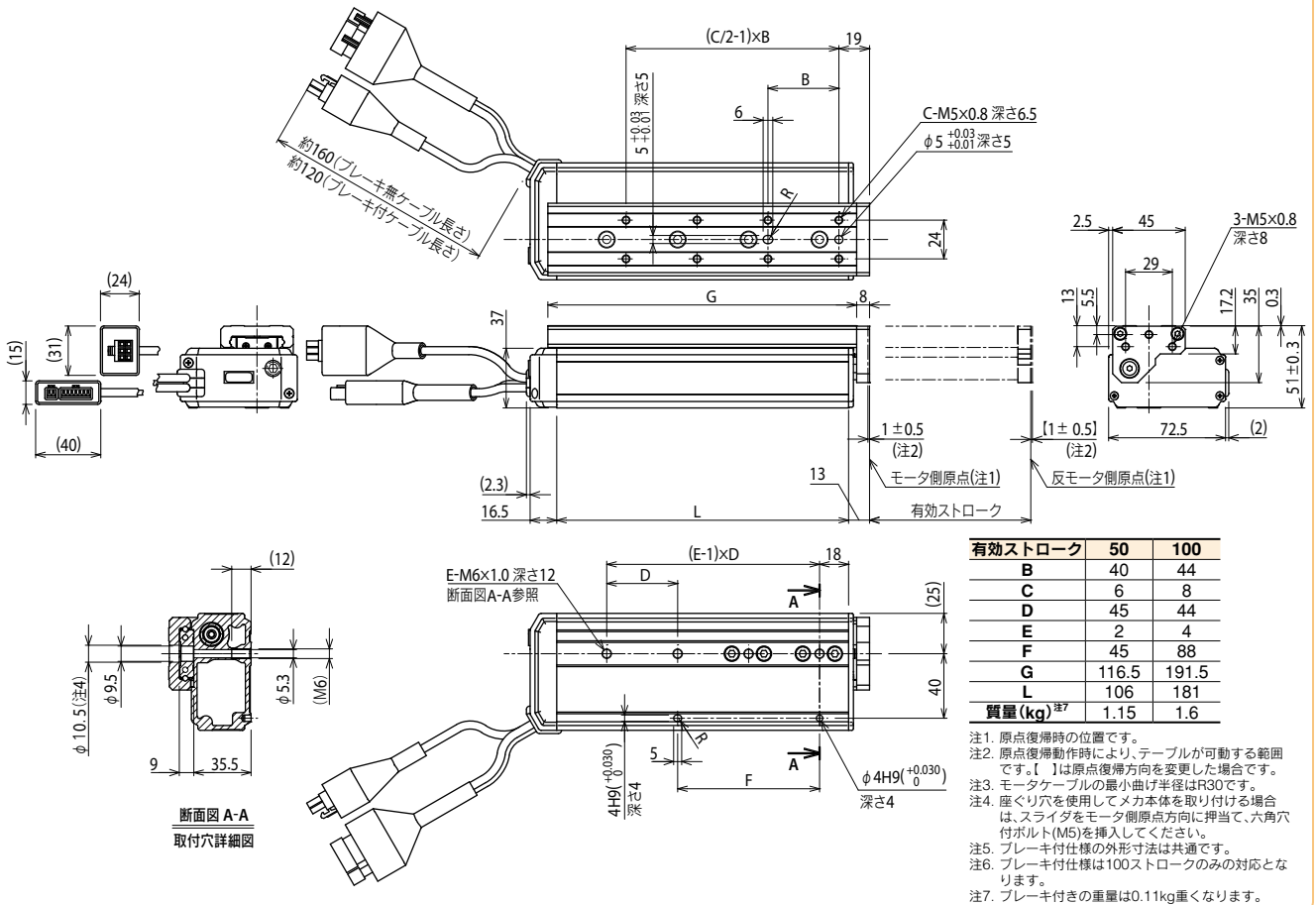
STH04 ストレートモデル S

有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
質量(kg)*6	1.25	1.7

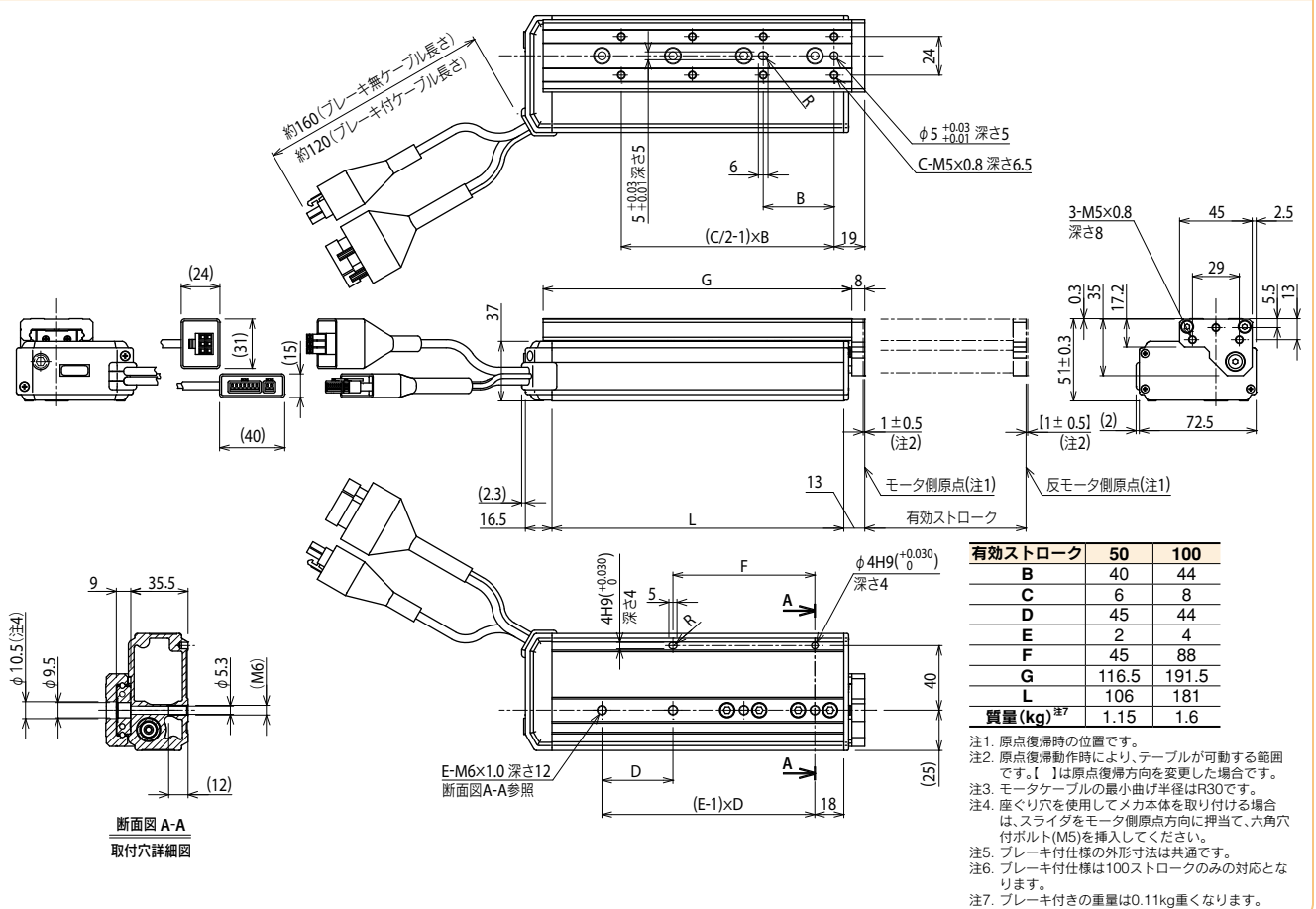
オプション: 取付付けプレート
※オプション内容: プレート4個 追加設定についてはお問い合わせ願います。

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座ぐり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM5をご使用ください。
注5. プレート付仕様の本体取付け穴位置は共通となります。
注6. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

STH04 省スペースモデル モータ右取付け **R**



STH04 省スペースモデル モータ左取付け **L**



面交ロケット
YA
LCM
CX
Robinity
TRANSEVO
FLIP-X
PHASER
XY-X
YK-X
YP-X
CLEAN
CONTROLLER
INFORMATION

STH06

スライドテーブルタイプ



- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

STH06

ロボット本体	リード指定 08: 8mm 16: 16mm	モデル S: ストレートモデル R: 省スペースモデル (モータ右取付け) L: 省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 N: 標準原点*1 Z: 反モータ側	取付プレート*2 N: プレートなし H: プレート付き	ストローク 50: 50mm 100: 100mm 150: 150mm	ケーブル長*3 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*6	
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*6	バッテリー B: 有り(アプゾ仕様) N: なし(インクリ仕様)
SD	ロボットドライバ SD: TS-SD*5	1	I/Oケーブル 1: 1m

- *1. 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。
- *2. 省スペースモデル(R, L)の場合はプレート付きを選択できません。
- *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.634をご参照ください。
- *5. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
- *6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

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*1	±0.05 mm	
駆動方式	ストレート 省スペース すべりねじ+ベルト	
ボールネジリード	8 mm	16 mm
最高速度*2	150 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 9 kg	垂直使用時 4 kg
最大押付力	180 N	100 N
ストローク	50 mm / 100 mm / 150 mm	
本体断面	ストレート W61 mm × H65 mm	
最大外形	省スペース W108 mm × H70 mm	
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m	

- *1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
- *2. 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-可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.254をご参照ください。

許容オーバーハング量*

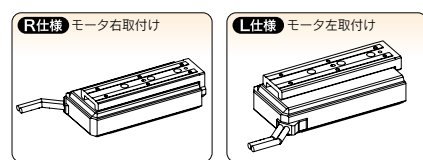
水平使用時 (単位: mm)				壁面取付使用時 (単位: mm)				垂直使用時 (単位: mm)			
	A	B	C		A	B	C		A	C	
リード 2kg	3000	2123	1436	リード 2kg	1500	2091	3000	リード 1kg	3000	3000	
リード 4kg	2493	1001	680	リード 4kg	710	975	2443	リード 1.5kg	2458	2457	
リード 6kg	1571	627	428	リード 6kg	440	603	1524	リード 2kg	1837	1837	
リード 8kg	956	378	260	リード 8kg	260	355	912	リード 3kg	1217	1216	

* 走行寿命3000km時でのオーバーハング量です。(寿命計算時のストロークは100mm)

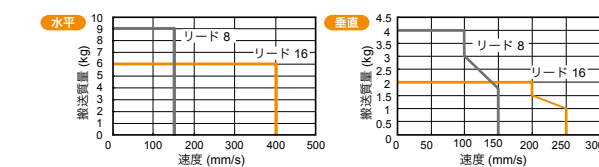
静的許容モーメント

ストローク	MY	MP	MR
50mm	77	77	146
100mm	112	112	177
150mm	155	155	152

モータ取付方向(省スペースモデル)



速度-可搬質量



適用コントローラ

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

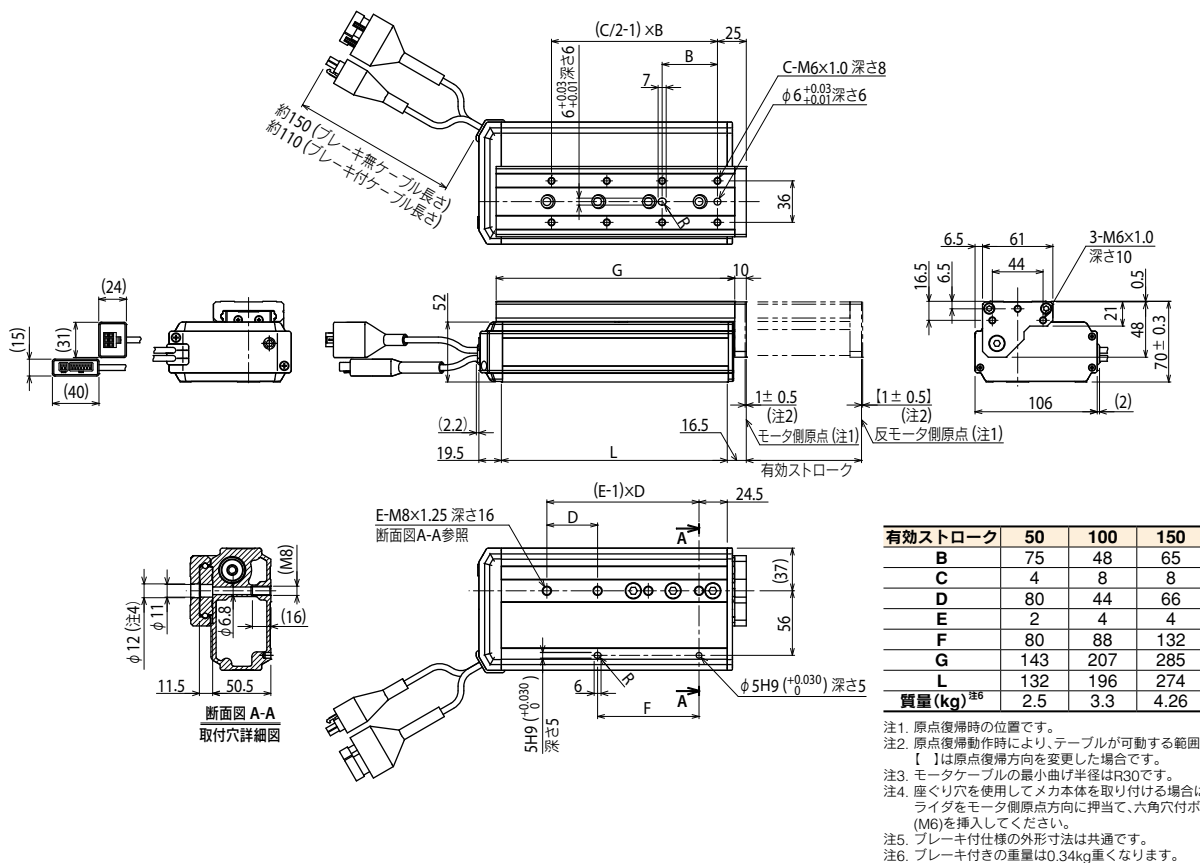
* ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。

STH06 ストレートモデル S

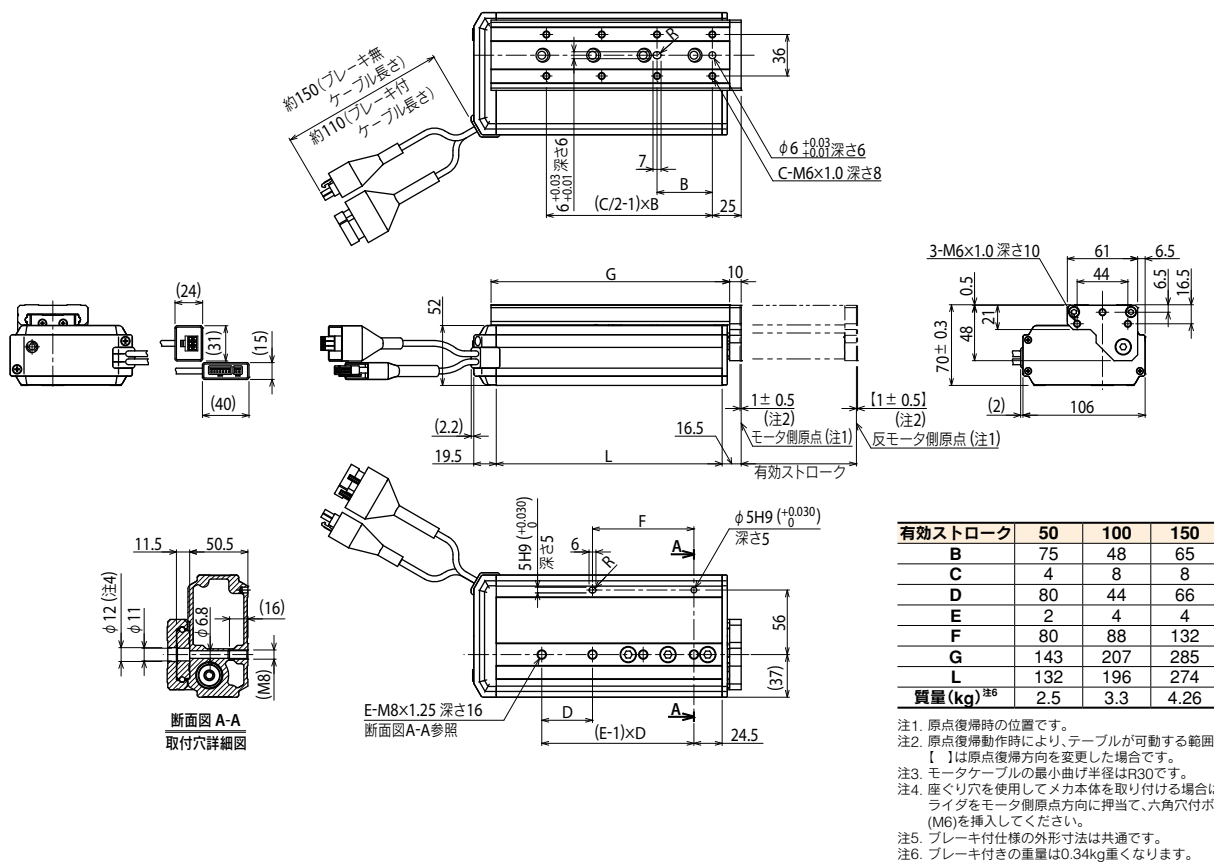
有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	143	207	285
E	84	98.5	126.5
F	4	4	6
G	40.5	88	69
L	144.5	206.5	284.5
質量(kg)*6	2.52	3.27	3.6

注1. 原点復帰時の位置です。
注2. 原点復帰動作時により、テーブルが可動する範囲です。
注3. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注4. 座くり穴を使用してメカ本体を取り付ける場合は、六角穴付ボルトM6をご使用ください。
注5. ブレーキ付仕様の本体取付け位置は共通となります。
注6. ブレーキ付きの質量は0.34kg重くなります。

STH06 省スペースモデル モータ右取付け **R**



STH06 省スペースモデル モータ左取付け **L**



RF02-N

ロータリータイプ / 突当て仕様



- 標準CE対応
- 回転範囲：310°

注文型式

RF02 - **N** - **L** - **S2** - **SH** - **SD** - **1**

RF02	N			L			S2		SH		SD	1	
ロボット本体	原点復帰方法 N: 突当て仕様 (有限回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	ロボットポジション S2: TS-S2 ^{※2}	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 ^{※3}	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 ^{※3}	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)	ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m

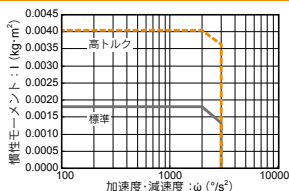
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

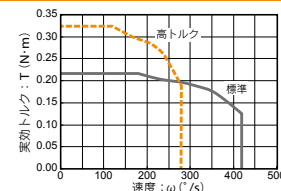
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N・m	0.32 N・m
最大押当てトルク	0.11 N・m	0.16 N・m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.0018 kg・m ²	0.004 kg・m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	310°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

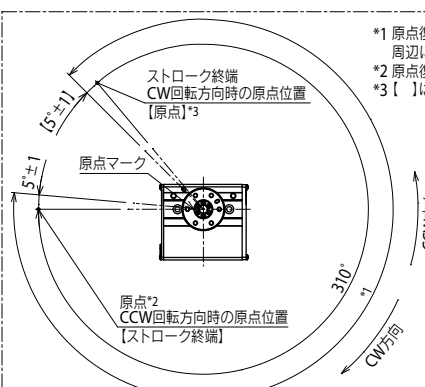
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)
	(a)	(b)	
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
78 86	74 78	107	2.4 2.9

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

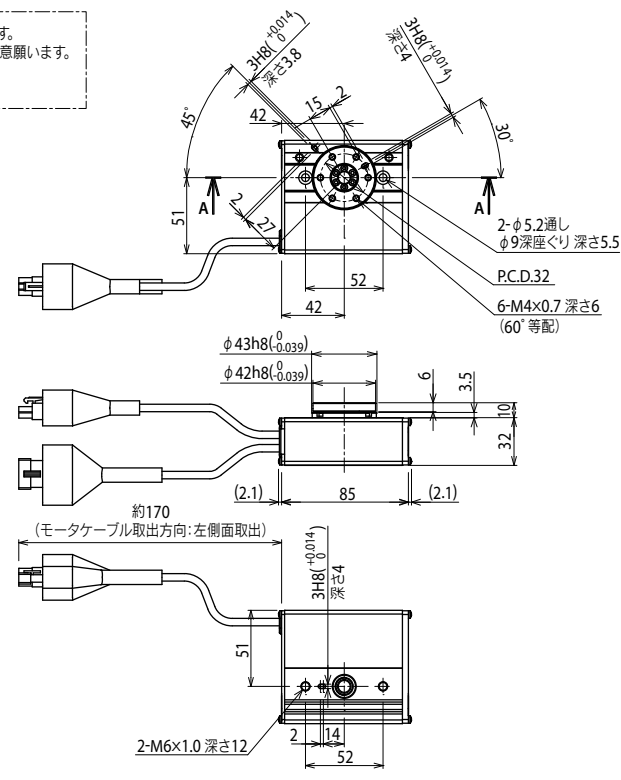
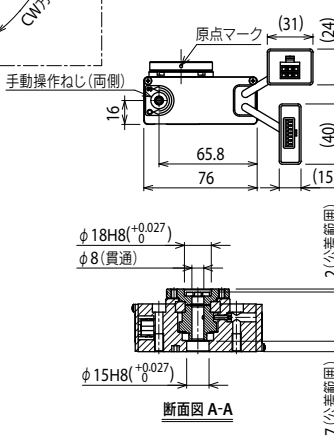
適用コントローラ

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

RF02-NN 突当て仕様 - 標準モデル



※1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
 ※2 原点復帰時の位置です。
 ※3 []は原点復帰方向を変更した場合です。



質量 (kg)	0.49
---------	------

注1. 本図は、軸受け 標準トルク 標準/高トルクで作図されています。
 注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
 注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

RF02-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル

ストローク終端
CW回転方向時の原点位置
【原点】*3

原点マーク

原点*2
CCW回転方向時の原点位置
【ストローク終端】

5°±1

310°

CCW方向

CW方向

*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。

*2 原点復帰時の位置です。

*3 [] は原点復帰方向を変更した場合です。

2-φ5.2通し
φ9深さぐり 深さ5.5

PC.D.32

6-M4×0.7 深さ6
(60°等配)

φ43h8(0.039)

φ42h8(0.039)

6

10.5

17

32

約170
(モータケーブル取出方向:
左側面取出)

3H8(0.014)
深さ4

51

2

14

52

2-M6×1.0 深さ12

質量(kg) 0.52

注1. 本図は、軸受け.....高剛性
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。

注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

断面図 A-A

φ18H8(+0.027)
0

φ8(貫通)

2(公差範囲)

φ15H8(+0.027)
0

7(公差範囲)

16

65.8

76

31

24

40

15

手動操作ねじ(両側)

原点マーク

RF02-S

ロータリータイプ / センサー仕様



- 標準CE対応
- リミットレス回転

注文型式

RF02 - **S** - **L** - **S2S** / **S2S** / **SHS**

ロボット本体	原点復帰方法 S: センサー仕様 (リミットレス回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 ^{*1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	ロボットポジション S2S: TS-S2S ^{*2}	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 ^{*3}	
							ロボットポジション SHS: TS-SHS	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 ^{*3}	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

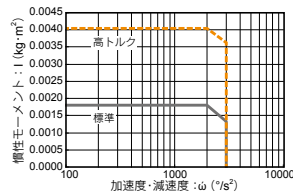
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

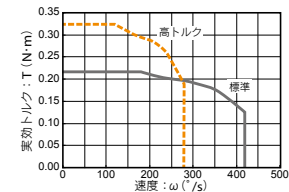
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{*1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{*2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{*3}	0.0018 kg·m ²	0.004 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

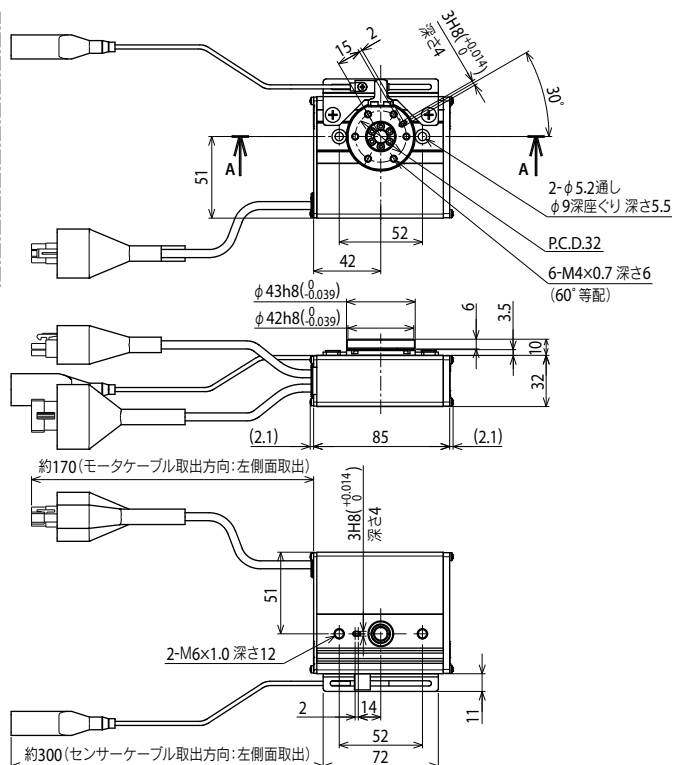
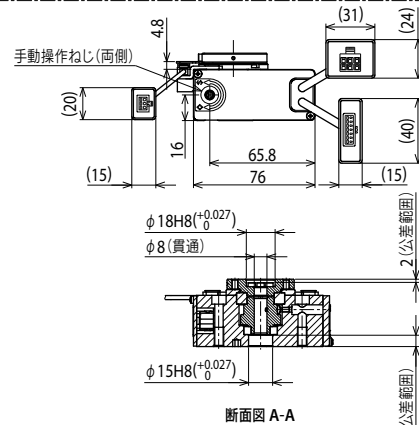
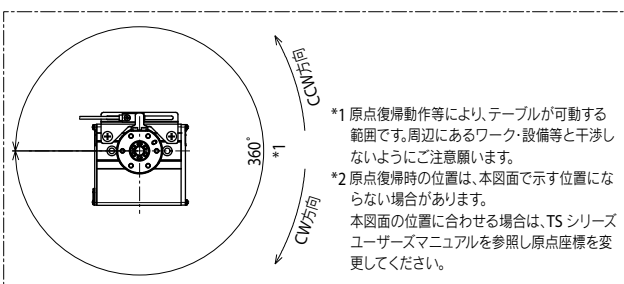
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74	78	107	

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

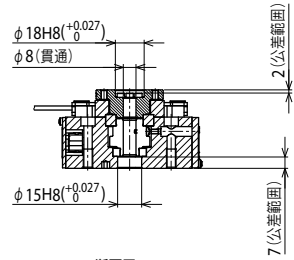
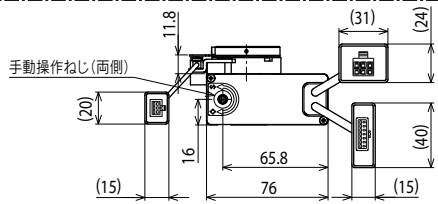
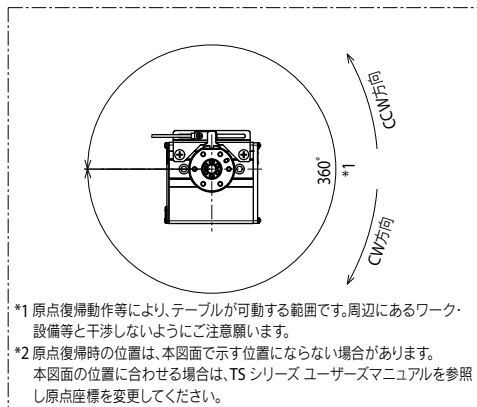
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

RF02-SN センサー仕様 - 標準モデル

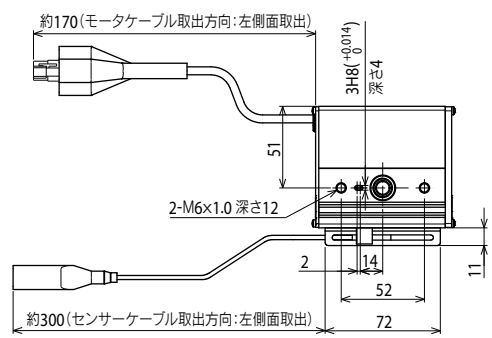
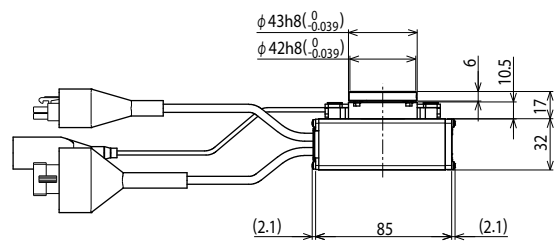
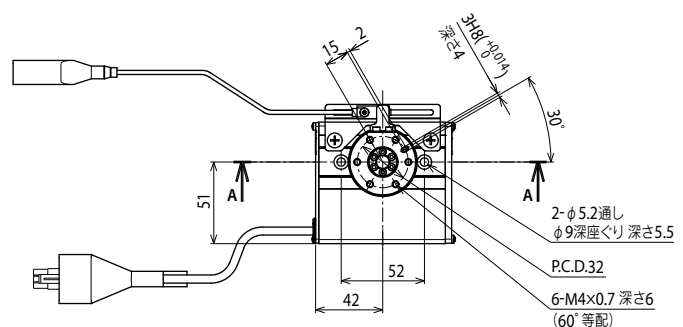


RF02-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量(kg)	0.55
--------	------

注1. 本図は、軸受け.....高剛性トルク.....標準/高トルクで作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。



RF03-N

ロータリータイプ / 突当て仕様

標準CE対応 ● 回転範囲：320°

注文型式

RF03

ロボット本体	原点復帰方法 N: 突当て仕様 (有限回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 R: 右 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	------------------------------	------------------------	-------------------------	--------------------------	-------------------------	---

S2	ロボットポジション S2: TS-S2 ^{※2}	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 ^{※3}
----	--------------------------------------	--

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 ^{※3}	バッテリー B: 有り(アプツ仕様) N: なし(インクリ仕様)
----	------------------------	--	--

SD	1	ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
----	---	-----------------------	------------------

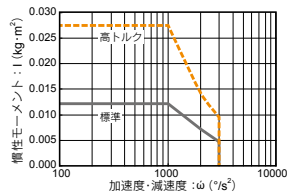
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

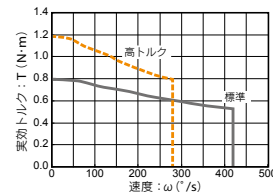
モーター	28□ステップモーター	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.012 kg·m ²	0.027 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	320°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

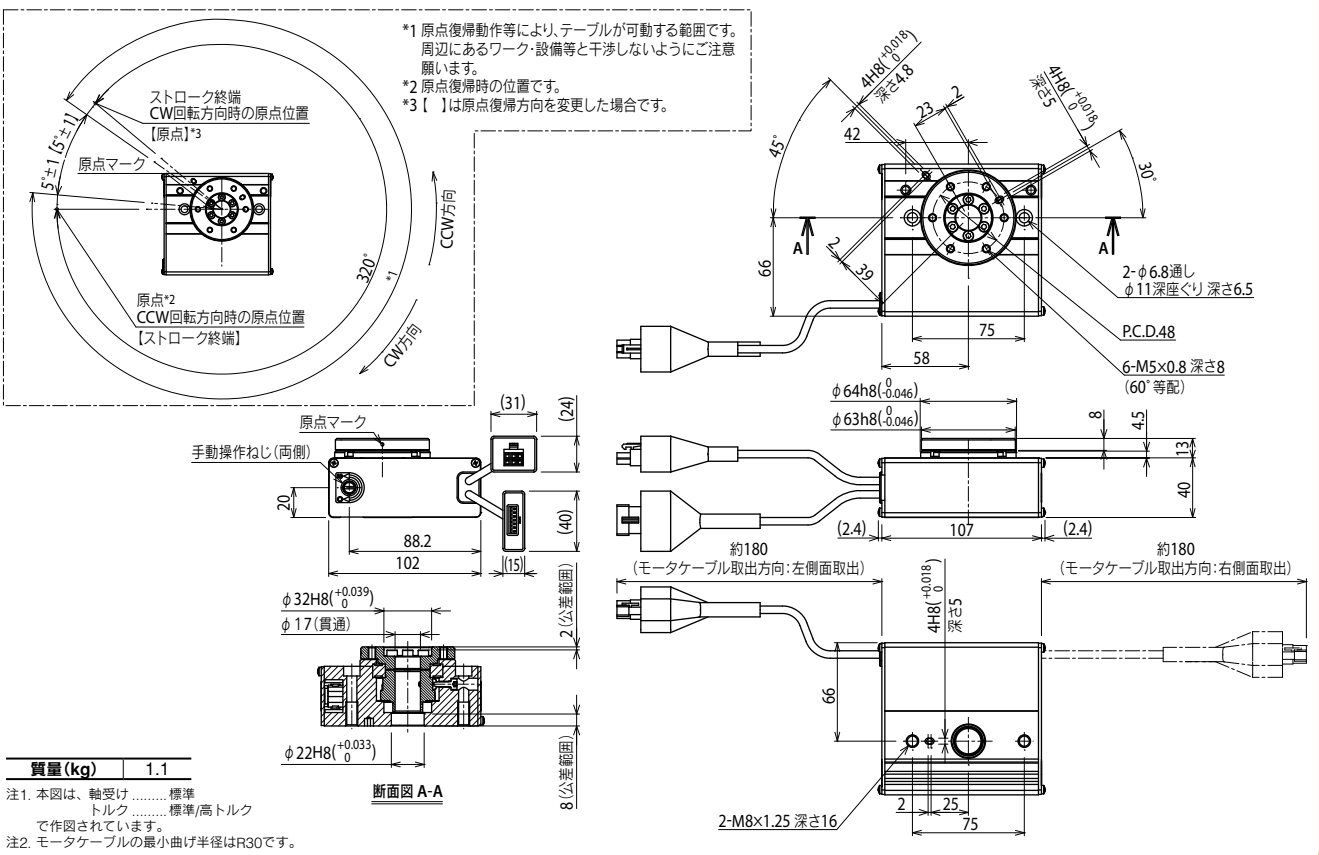
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
		(a)	(b)		
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
196	233	197	363	5.3	6.4

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

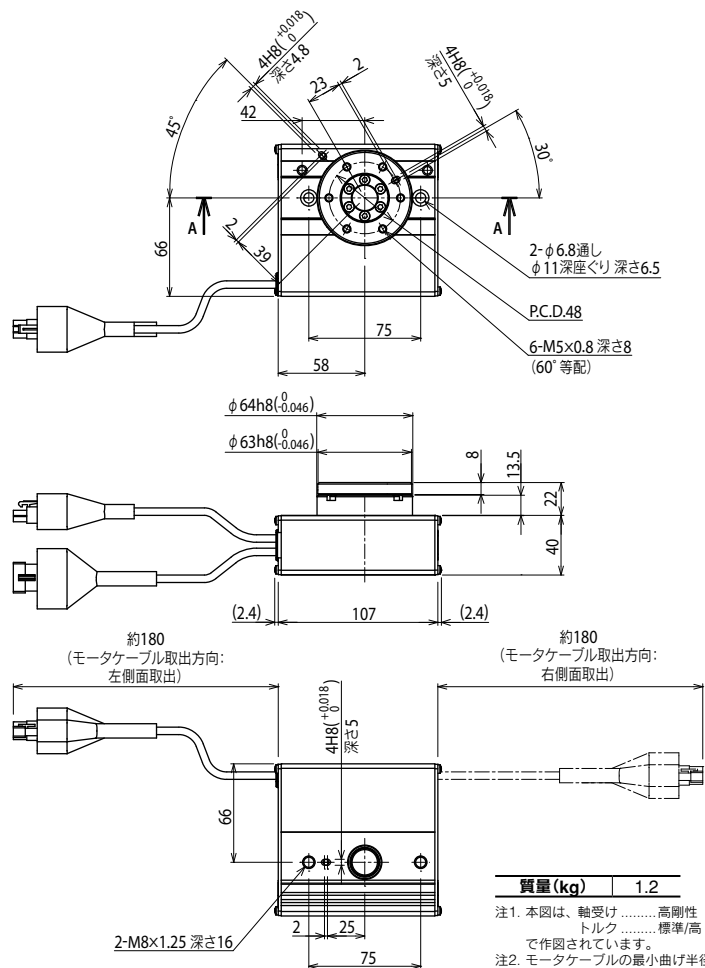
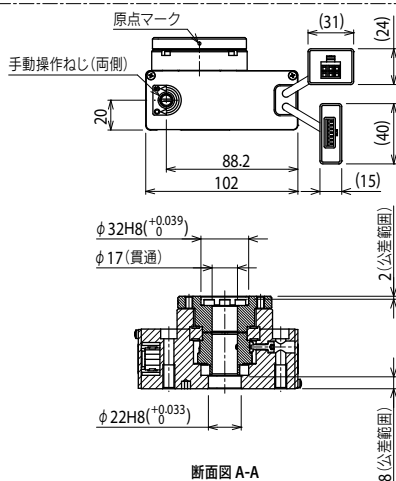
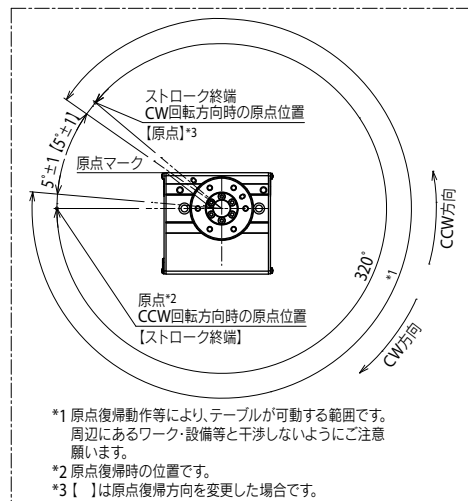
適用コントローラ

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

RF03-NN 突当て仕様 - 標準モデル



RF03-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



RF03-S

ロータリータイプ / センサー仕様

- 標準CE対応
- リミットレス回転

注文型式

RF03	S	ロボット本体	原点復帰方法 S: センサー仕様 (リミットレス回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 R: 右 L: 左	ケーブル取出方向 R: 右 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m	S2S	ロボットポジション S2S: TS-S2S ^{※2}	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 ^{※3}
										SHS	ロボットポジション SHS: TS-SHS

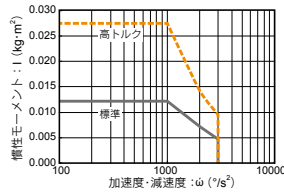
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合には選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

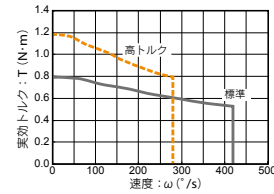
モーター	28□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.8 N·m	1.2 N·m
最大押当てトルク	0.4 N·m	0.6 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.012 kg·m ²	0.027 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	360°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。
 「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

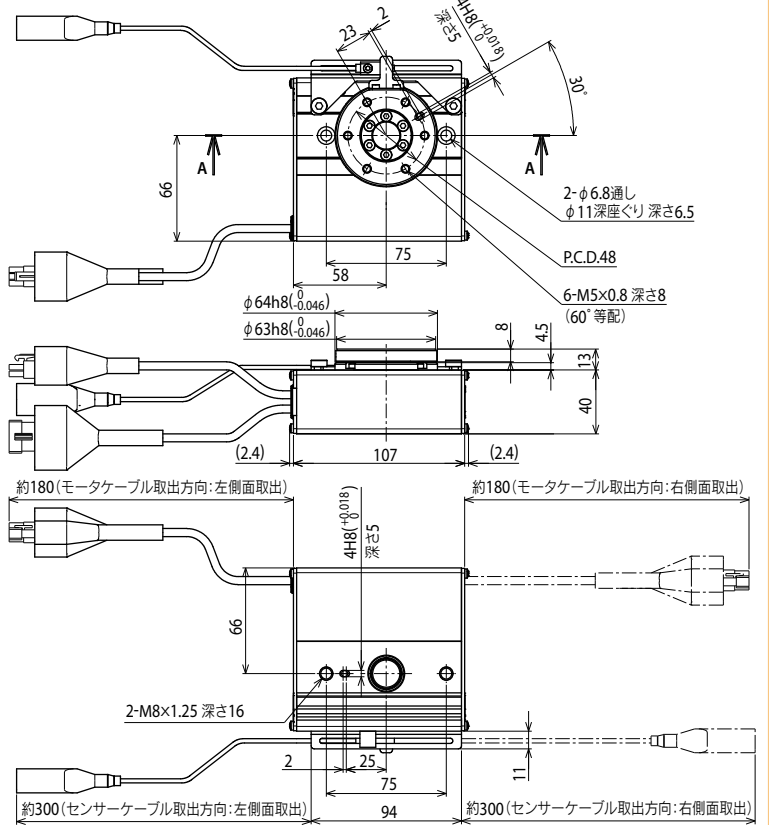
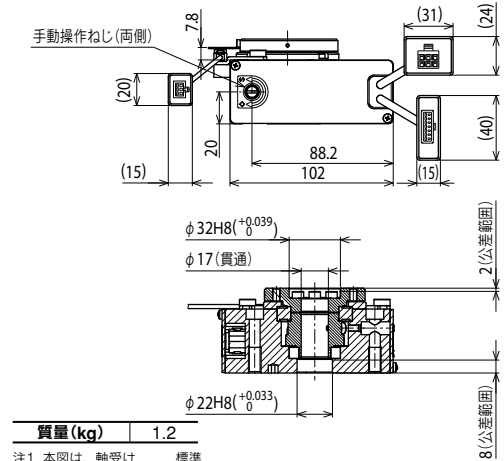
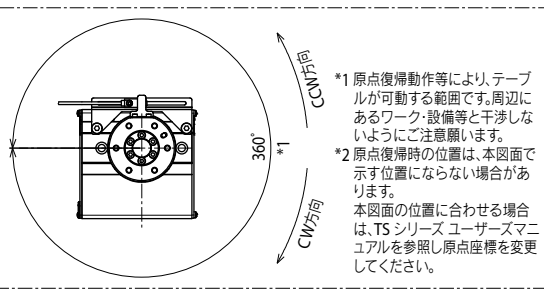
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
	(a)	(b)	標準モデル	高剛性モデル
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
196 233	197 363	363 398	5.3 6.4	6.4

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。
 詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

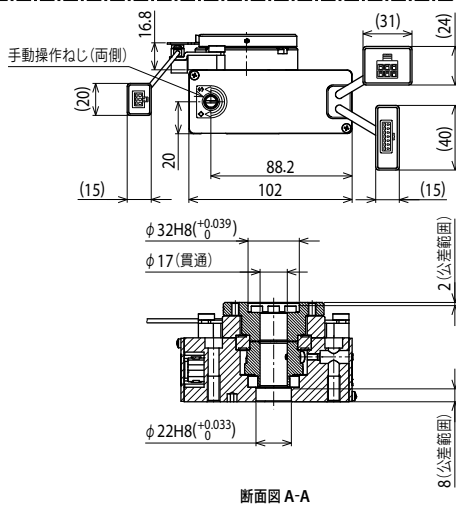
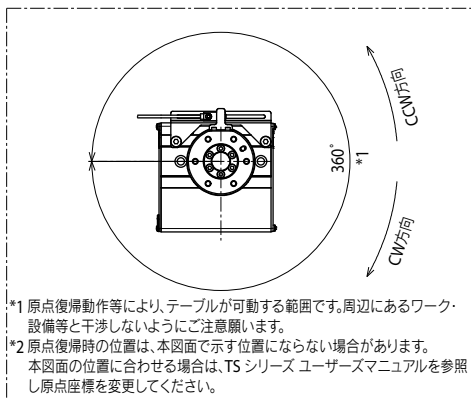
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

RF03-SN センサー仕様 - 標準モデル

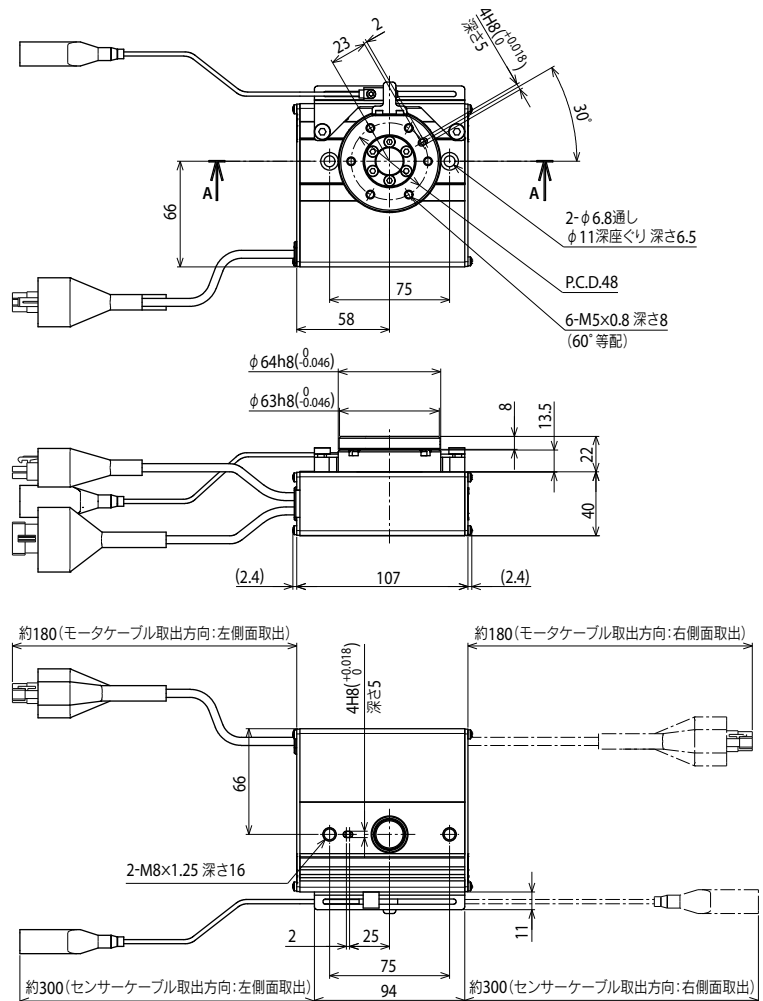


RF03-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量 (kg)	1.3
---------	-----

注1. 本図は、軸受け 高剛性
トルク 標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。



RF04-N

ロータリータイプ / 突当て仕様



● 標準CE対応 ● 回転範囲：320°

注文型式

RF04

ロボット本体	原点復帰方法 N: 突当て仕様 (有限回転)	軸受け N: 標準 H: 高剛性	トルク N: 標準 H: 高トルク	ケーブル取出方向 R: 右 L: 左	回転方向 N: CCW Z: CW	ケーブル長 ^{※1} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	---------------------------	------------------------	-------------------------	--------------------------	-------------------------	---

S2	ロボットポジション S2: TS-S2 ^{※2}	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 ^{※3}
----	--------------------------------------	--

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 ^{※3}	バッテリー B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)
----	------------------------	--	--

SD	1	ロボットドライバ SD: TS-SD	I/Oケーブル 1: 1m
----	---	-----------------------	------------------

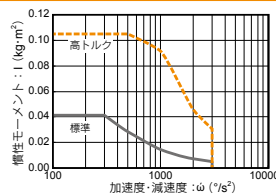
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

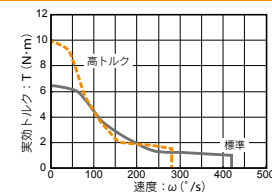
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{※2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	6.6 N·m	10 N·m
最大押当てトルク	3.3 N·m	5 N·m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{※3}	0.04 kg·m ²	0.1 kg·m ²
ケーブル長	標準: 1m / オプション: 3m, 5m, 10m	
回転範囲	320°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

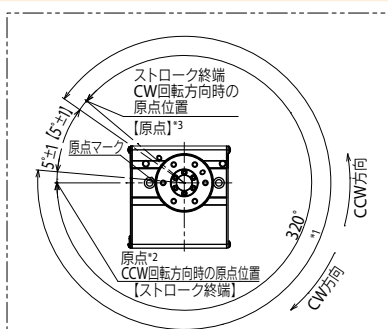
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)	
	(a)	(b)	標準モデル	高剛性モデル
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
314 378	296	398	517	9.7 12.0

※ ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

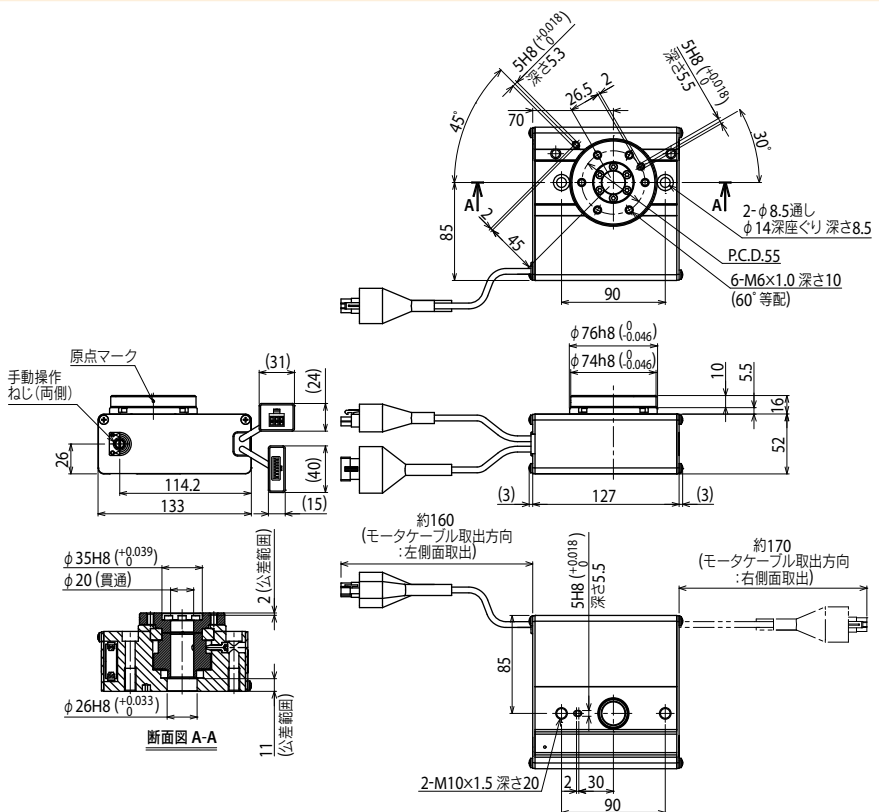
適用コントローラ

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

RF04-NN 突当て仕様 - 標準モデル



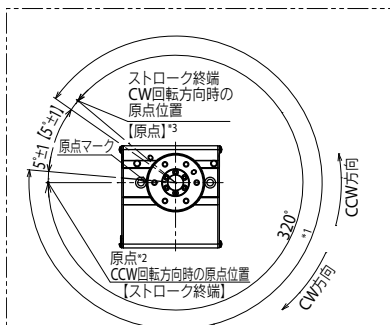
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようご注意ください。
 *2 原点復帰時の位置です。
 *3 [] は原点復帰方向を変更した場合です。



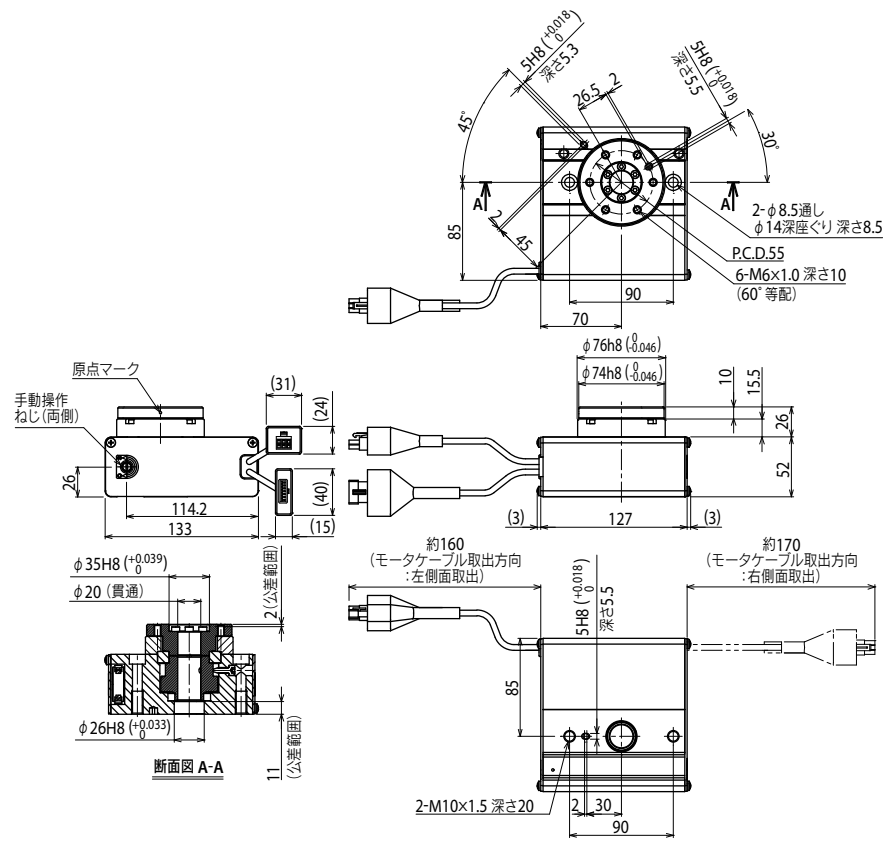
質量 (kg) 2.2

注1. 本図は、軸受け 標準トルク 標準/高トルクで作図されています。
 注2. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。

RF04-NH 突当て仕様 – 高剛性モデル



- *1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- *2 原点復帰時の位置です。
- *3 [] は原点復帰方向を変更した場合です。



質量 (kg)	2.4
---------	-----

注1. 本図は、軸受け 高剛性トルク 標準/高トルクで作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

RF04-S

ロータリータイプ / センサー仕様

- 標準CE対応
- リミットレス回転

注文型式

RF04 **S** **S2S**

ロボット本体	原点復帰方法 S:センサー仕様 (リミットレス回転)	軸受け N:標準 H:高剛性	トルク N:標準 H:高トルク	ケーブル取出方向 R:右 L:左	回転方向 N:CCW Z:CW	ケーブル長 ^{*1} 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	----------------------------------	----------------------	-----------------------	------------------------	-----------------------	---

ロボットポジション S2S:TS-S2S ^{*2}	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 ^{*3}
---------------------------------------	---

ロボットポジション SHS:TS-SHS	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 ^{*3}	バッテリー B:有り(アップ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-------------------------	---	--------------------------------------

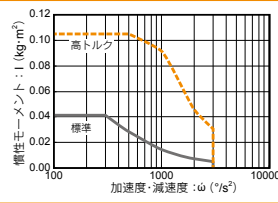
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

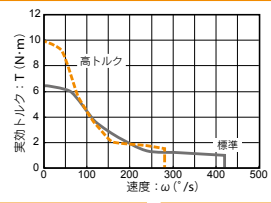
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度 ^{*1}	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度 ^{*2}	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	6.6 N・m	10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m	5 N・m
バックラッシュ	±0.5°	
最大慣性モーメント ^{*3}	0.04 kg・m ²	0.1 kg・m ²
ケーブル長	標準:1m / オプション:3m, 5m, 10m	
回転範囲	360°	

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 慣性モーメントにより最高速度が変動します。「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ、「実効トルク-速度」グラフにて確認してください。
 ※3. 慣性モーメントと実効トルクを求める際にはP.744をご参照ください。

慣性モーメント-加速度・減速度



実効トルク-速度



許容荷重

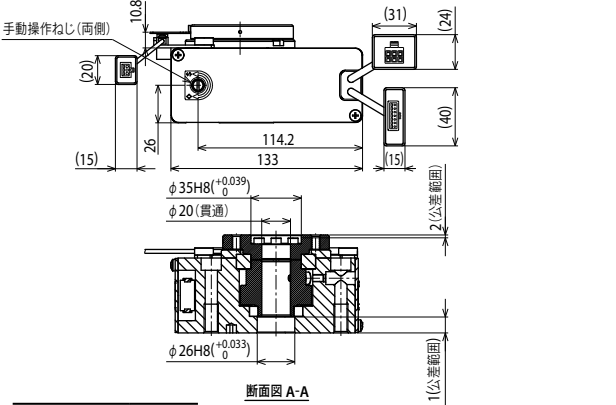
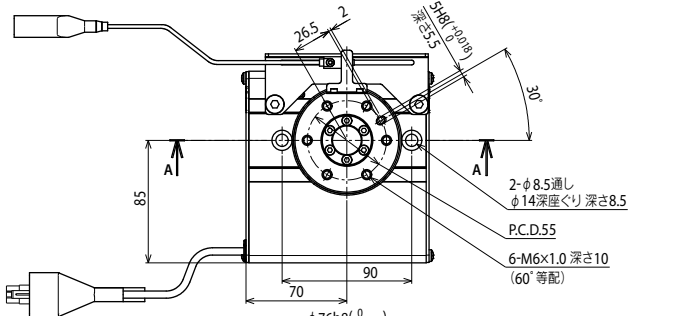
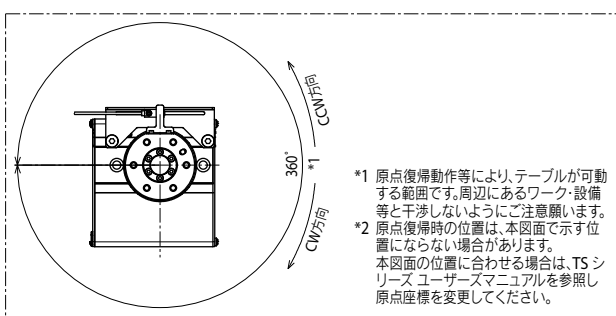
許容ラジアル荷重 (N)	許容スラスト荷重 (N)		許容モーメント (N·m)
	(a)	(b)	
標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル	標準モデル 高剛性モデル
314 378	296 398	517 517	9.7 12.0

※ご購入の際は「慣性モーメント-加速度・減速度」グラフ及び「実効トルク-速度」グラフを確認の上、コントローラの加速度を設定してください。詳細はTRANSERVOシリーズユーザーズマニュアルをご参照ください。

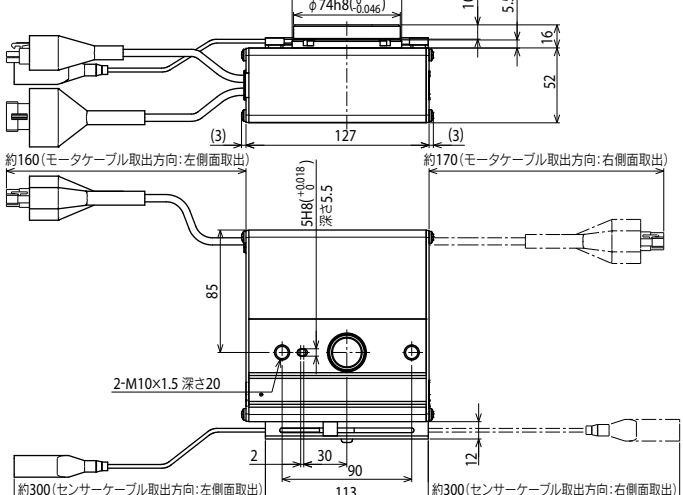
適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2S	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SHS	

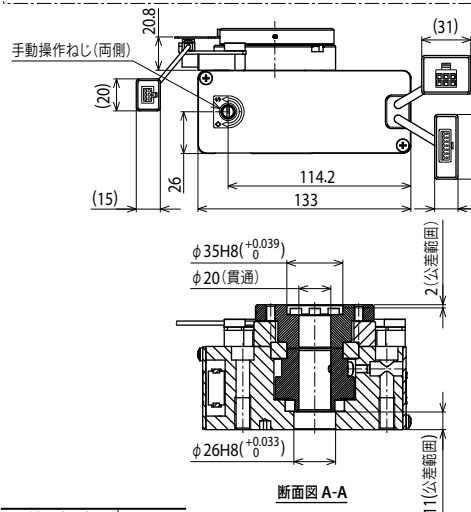
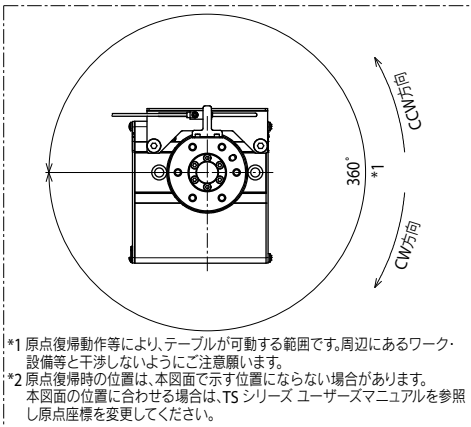
RF04-SN センサー仕様 - 標準モデル



注1. 本図は、軸受け 標準
 トルク 標準/高トルク
 で作図されています。
 注2. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

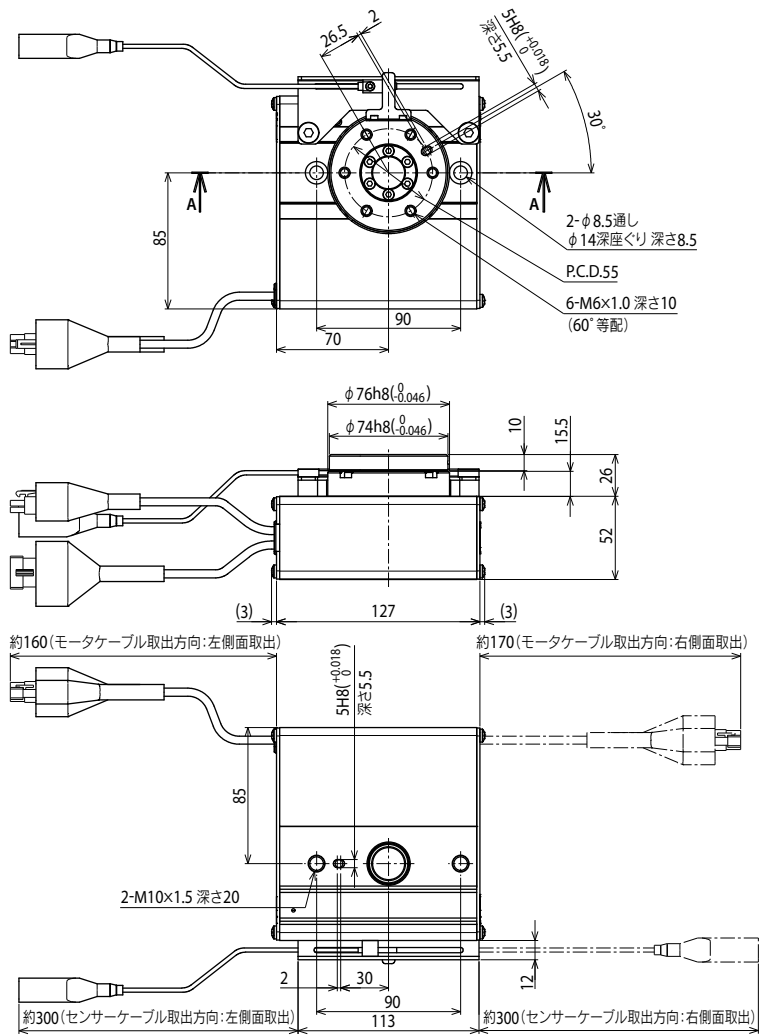


RF04-SH センサー仕様 – 高剛性モデル



質量 (kg)	2.5
---------	-----

注1. 本図は、軸受け 高剛性
トルク 標準/高トルク
で作図されています。
注2. モーターケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。



BD04

ベルトタイプ

● 標準CE対応

■ 注文型式

BD04 - **48** - **N** - **N** - **S2** - **1**

ロボット本体: リード 48:48mm, ブレーキ N:ブレーキなし, 原点位置 N:標準原点, ストローク (300:300mm, 500:500mm, 600:600mm, 700:700mm, 800:800mm, 900:900mm, 1000:1000mm), ケーブル長^{*1} (1K:1m, 3K:3m, 5K:5m, 10K:10m)

S2 (ロボットポジション): 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^{*3})

SH (ロボットポジション): 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^{*3}), バッテリ (B:有り(アプソ仕様), N:なし(インクリ仕様))

SD (ロボットドライバ): I/Oケーブル (1:1m)

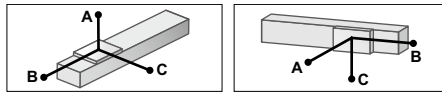
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

■ 基本仕様

モーター	28□ステップモータ
分解能	4096 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{*1}	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 ^{*2}	1100 mm/sec
最大可搬質量	1 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+195.5 mm
本体断面最大外形	W40 mm × H101.9 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 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-可搬質量」グラフをご参照ください。

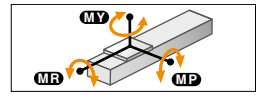
■ 許容オーバーハング量^{*}



	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504	1614	1942	8013
1kg	3933	968	747	798	961	3969

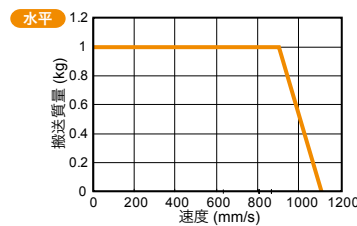
※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。(寿命計算時のストロークは600mm)

■ 静的許容モーメント



(単位: N・m)		
MY	MP	MR
10	10	20

■ 速度-可搬質量



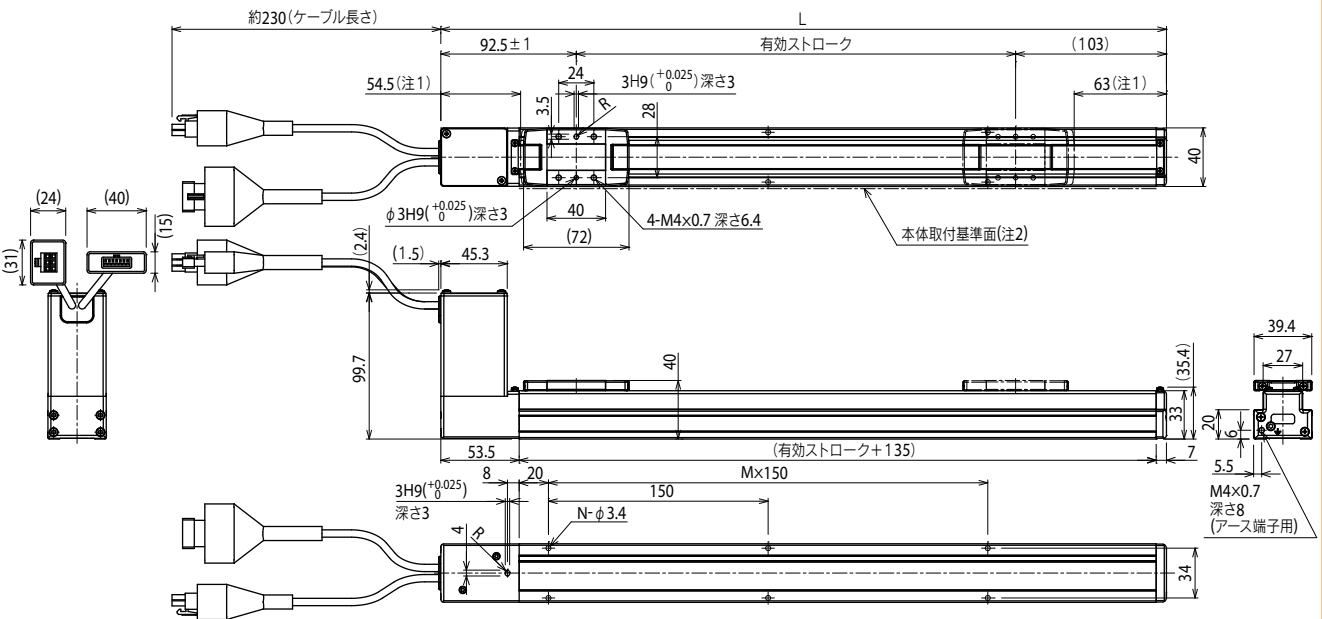
■ 早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
1	900	90
0.5	1000	95
0	1100	100

■ 適用コントローラ

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

BD04



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000
L	495.5	695.5	795.5	895.5	995.5	1095.5	1195.5
M	2	4	4	5	6	6	7
N	6	10	10	12	14	14	16
質量 (kg)	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.1

注1. 両端からのメカストップまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
 注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
 注3. モーターケーブルの最小曲げ半径はR30です。

BD05

ベルトタイプ

標準CE対応

注文型式

BD05 - **48** - **N** - **N** - **S2** - **1**

ロボット本体	リード 48:48mm	ブレーキ N:ブレーキなし	原点位置 N:標準原点	ストローク	ケーブル長 ^{※1}	ロボットポジション S2:TS-S2 ^{※2}	入出力
				300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm 1200:1200mm 1500:1500mm 1800:1800mm 2000:2000mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SH	入出力
						ロボットポジション SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SD	1
						ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

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
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 ^{※2}	1400 mm/sec
最大可搬質量	5 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+241.8 mm
本体断面最大外形	W58 mm × H123 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 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。

許容オーバーハング量[※]

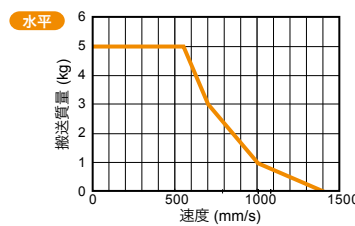
	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
1kg	9445	2274	1681	1784	2312	9545
3kg	2982	702	553	573	743	3082
5kg	1689	385	325	331	429	1789

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません。
 (寿命計算時のストロークは600mm)

静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
27	27	52

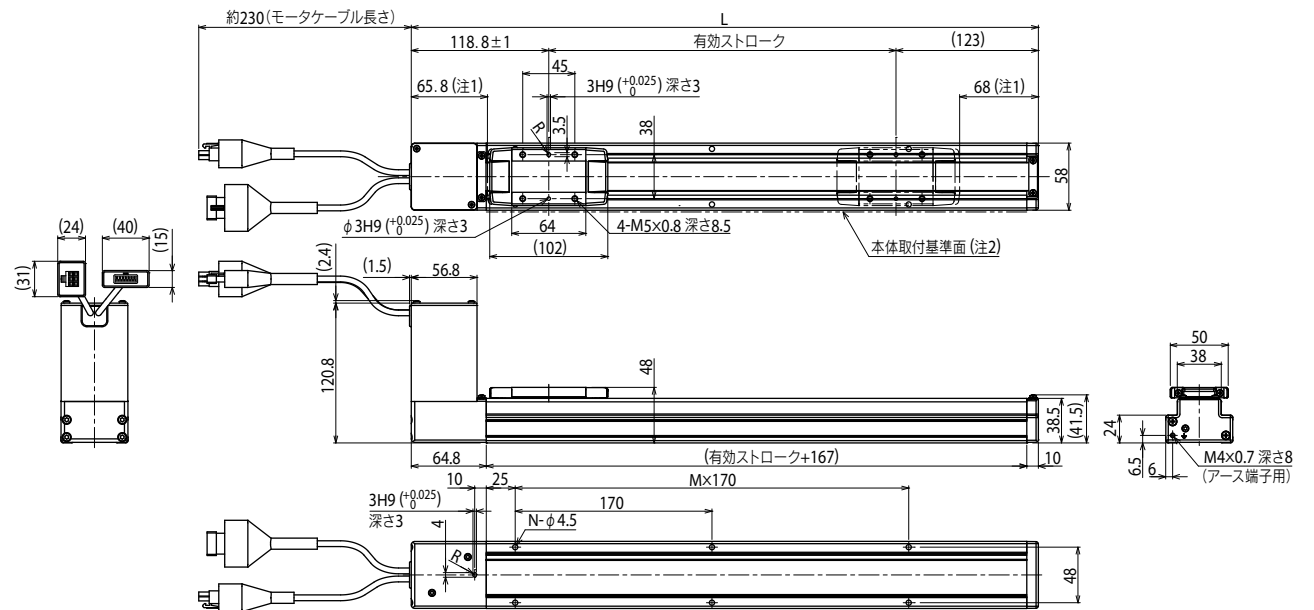
速度一可搬質量



適用コントローラ

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

BD05



有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	541.8	741.8	841.8	941.8	1041.8	1141.8	1241.8	1441.8	1741.8	2041.8	2241.8
M	2	3	4	4	5	6	6	7	9	11	12
N	6	8	10	10	12	14	14	16	20	24	26
質量(kg)	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4	4.46	5.15	5.84	6.3

注1. 両端からのメカストッパまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
 注2. 本体にR面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
 注3. モーターケーブルの最小曲半径はR30です。

BD07

ベルトタイプ



標準CE対応

注文型式

BD07	48	N	N			S2	
ロボット本体	リード 48:48mm	ブレーキ N:ブレーキなし	原点位置 N:標準原点	ストローク	ケーブル長 ^{※1}	ロボットポジション S2:TS-S2 ^{※2}	入出力
				300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm 1200:1200mm 1500:1500mm 1800:1800mm 2000:2000mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SH	入出力
						ロボットポジション SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※3}
						SD	1
						ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル 1:1m

※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※2. DINレールについてはP.634をご参照ください。
 ※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	56□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※1}	±0.1 mm
駆動方式	ベルト
相当リード	48 mm
最高速度 ^{※2}	1500 mm/sec
最大可搬質量	14 kg
ストローク	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全長(水平使用時)	ストローク+285.6 mm
本体断面最大外形	W70 mm × H147.5 mm
ケーブル長	標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m

※1. 片振りでの繰返し位置決め精度。
 ※2. 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。

許容オーバーハング量[※]

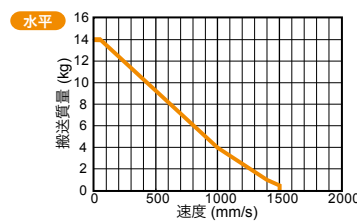
	水平使用時 (単位: mm)			壁面取付使用時 (単位: mm)		
	A	B	C	A	B	C
3kg	5767	1353	1247	1324	1354	5588
8kg	1839	399	458	474	399	1658
14kg	829	154	254	255	151	643

※ ガイド寿命10000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(製品の寿命を保証しているものではありません)。
 (寿命計算時のストロークは600mm)

静的許容モーメント

(単位: N・m)		
MY	MP	MR
46	46	101

速度一可搬質量



可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
14	50	3
9	525	35
4	1000	66
1	1400	93
0.5	1500	100

適用コントローラ

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

BD07

約230(モータケーブル長さ)

150.6±1

有効ストローク (135)

70(注1)

70(注1)

70

φ5H9(+0.030) 深さ5

4-M6×1.0 深さ8.5

本体取付基準面(注2)

78.6

145.3

60

86.6

(有効ストローク+189)

10

15

25

200

M×200

5H9(+0.030) 深さ5

N-φ5.5

60

60

48

60

30

6.5

7.5

M4×0.7 深さ8 (アース端子用)

有効ストローク	300	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	1800	2000
L	585.6	785.6	885.6	985.6	1085.6	1185.6	1285.6	1485.6	1785.6	2085.6	2285.6
M	2	3	3	4	4	5	5	6	8	9	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	18	20	22
質量(kg)	4.12	4.8	5.14	5.48	5.82	6.16	6.5	7.18	8.2	9.22	9.9

注1. 両端からのメカストップまでの位置です。(原点復帰動作時の可動範囲)
 注2. 本体に片面取りがある為、本体取付基準面を使用して設置される場合には、相手もしくは位置決めピン高さを2mm以上にしてください。(推奨高さ5mm)
 注3. モータケーブルの最小曲半径はR30です。