ステッピングモータ単軸ロボット

TRANSERVO SERIES

CONTENTS

■ TRANSERVO 仕様一覧表‥336
■ 注文型式説明……337
■ ロッドタイプ:
取り付け用プレート ……337
■ ロッドタイプ:
省スペースモデル給脂用先端ノズル …337
■ ロッドタイプ:
走行寿命距離の寿命時間換算例 …337

TRANSERVO

SS04 …… 338
SS05 …… 340
SS05H …… 342
SG07 …… 344
SR03 …… 345
SRD03 …… 348
SR04 …… 350
SRD04 …… 352
SR05 …… 354
SRD05 …… 356
STH04 …… 358
STH06 …… 360
RF02-N …… 362
RF02-S …… 364
RF03-N …… 366
RF03-S …… 368
RF04-N …… 370
RF04-S …… 372
BD04 …… 374
BD05 …… 375
BD07 …… 376

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 水平	最大可搬質量(kg) ※2 垂直	最高速度(mm/sec) ※3	ストローク(mm)	ページ
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	P.338 - P.339
			6	4	2	300		
			2	6	4	100		
	SS05-S SS05-R (L)	W55 × H56	20	4	-	1000	50～800	P.340 - P.341
			12	6	1	600		
			6	10	2	300		
	SS05H-S SS05H-R (L)	W55 × H56	20	6	-	1000	50～800	P.342 - P.343
			12	8	2	600 (水平) 500 (垂直)		
			6	12	4	300 (水平) 250 (垂直)		
SGタイプ (スライダタイプ)	SG07	W65 × H64	20	36	4	1200	50～800	P.344
			12	43	12	800		
			6	46	20	350		
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	10	4	500	50～200	P.345 - P.347
			6	20	8	250		
	SR04-S SR04-R(L)	W48 × H58	12	25	5	500	50～300	P.350 - P.351
			6	40	12	250		
			2	45	25	80		
	SR05-S SR05-R(L)	W56.4 × H71	12	50	10	300	50～300	P.354 - P.355
			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	P.348 - P.349
			6	20	7.5	250		
	SRD04-S SRD04-U	W135 × H58	12	25	4	500	50～300	P.352 - P.353
			6	40	11	250		
			2	45	24	80		
	SRD05-S SRD05-U	W157 × H71	12	50	8.5	300	50～300	P.356 - P.357
			6	55	18.5	150		
			2	60	28.5	50		
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	P.358 - P.359
	STH04-R(L) ※4	W73 × H51	10	4	1	400		
	STH06	W61 × H65	8	9	2	150	50～150	P.360 - P.361
	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)	P.362 - P.365
			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)	P.366 - P.369
			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)	P.370 - P.373
			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 水平	最大可搬質量(kg) ※2 垂直	最高速度(mm/sec) ※3	ストローク(mm)	ページ
BDタイプ (ベルトタイプ)	BD04	W40 × H40	48	1	-	1100	300～1000	P.374
	BD05	W58 × H48	48	5	-	1400	300～2000	P.375
	BD07	W70 × H60	48	14	-	1500	300～2000	P.376

※1. サイズはおおよその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。

⚠ご使用上の注意点

■ 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 速度一可搬質量表

SR03

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
10	450	90	20	225	90
5	500	100	15	237.5	95
			10	250	100

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	300	60	8	150	60
2	432	86	5	200	80
1	500	100	2	250	100

SRD03

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
10	450	90	20	225	90
5	500	100	15	237.5	95
			10	250	100

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
3.5	300	60	7.5	150	60
1.5	432	86	4.5	200	80
0.5	500	100	1.5	250	100

SR04

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
25	320	64	40	200	80	45	80	100
20	363	72	30	225	90			
15	407	81	20	250	100			
5	500	100						

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
5	200	40	12	125	50	25	60	75
2	350	70	5	200	80	5	80	100
1	500	100	2	250	100			

SRD04

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
25	320	64	40	200	80	45	80	100
20	363	72	30	225	90			
15	407	81	20	250	100			
5	500	100						

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	200	40	11	120	48	24	60	75
3	250	50	4	200	80	14	70	87
0.5	500	100	1	250	100	4	80	100

SR05

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
50	168	56	55	135	90	60	50	100
40	198	66	40	150	100			
30	249	83						
20	300	100						

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
10	69	23	20	48	32	30	30	60
5	168	56	15	75	50	5	50	100
1	300	100	2	150	100			

SRD05

水平

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
50	168	56	55	135	90	60	50	100
40	198	66	40	150	100			
30	249	83						
20	300	100						

垂直

リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード2 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
8.5	90	30	18.5	48	32	28.5	30	60
5.5	138	46	8.5	102	68	5	50	100
0.5	300	100	0.5	150	100			

STH04

水平

リード10 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード5 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
4	400	100	6	200	100
2	400	100	3	200	100
1	400	100	1	200	100

垂直

リード10 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード5 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
1	220	62	2	150	75
0.75	220	62	1	150	75
0.3	350	100	0.5	200	100

STH06

水平

リード16 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード8 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
6	400	100	9	150	100
3	400	100	5	150	100
1	400	100	1	150	100

垂直

リード16 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード8 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%
2	200	80	4	100	66
1.5	200	80	3	100	66
1	250	100	2	140	93
			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.592、TS-SH▶ P.592、TS-SD▶ P.602

● 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)

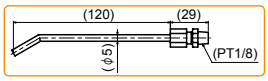
タイプ	型式
フート(2枚/セット)※	KCW-M223F-00
フランジ(1枚)	KCW-M224F-00

※ 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

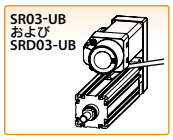
ボールネジにグリスを補給する際、SR03-UB、SRD03-UB(モータ上取付け/ブレーキ付き)の場合は、先端の曲がったグリスガンを使用してください。

■ 給脂用先端ノズル(弊社推奨)

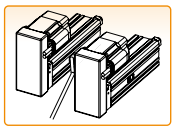


型式	KCU-M3861-00

※ 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の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と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%)
稼動条件	16時間 / 日
稼動日数	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

SS04-S

SS04-R

注文型式

SS04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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※2
	12:12mm 06:6mm 02:2mm	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)	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	N:標準原点※1 Z:反モータ側	N:標準グリス C:クリーングリス	50～400(50mmピッチ)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2	
ロボットポジショナ 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		
ロボットポジショナ 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 B:有り(アブソ仕様) 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

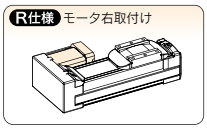
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

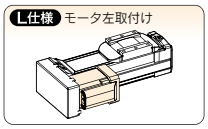
基本仕様

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		±0.02 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		

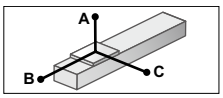
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

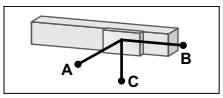
モータ取付方向(省スペースモデル)

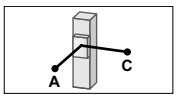




許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
リード6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
リード2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面取付使用時 (単位:mm)

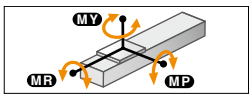
		A	B	C
リード12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
リード6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
リード2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
リード6	1kg	223	223
	2kg	107	107
リード2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ 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



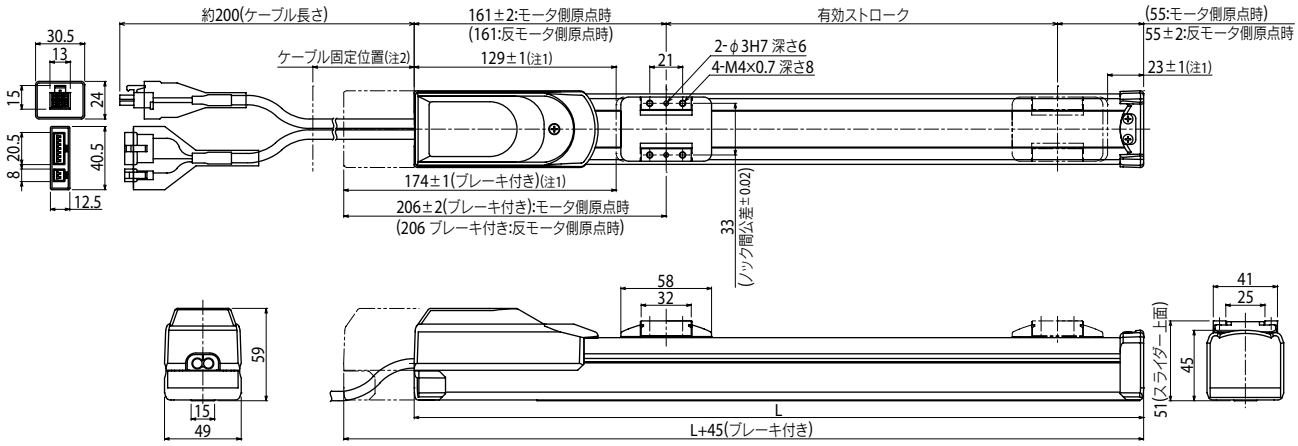
(単位:N・m)

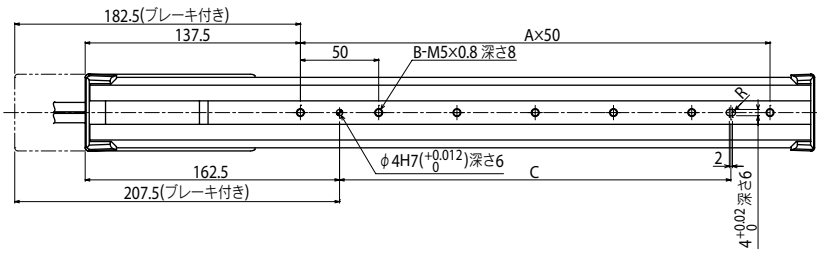
MY	MP	MR
16	19	17

適用コントローラ

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

SS04 ストレートモデル S



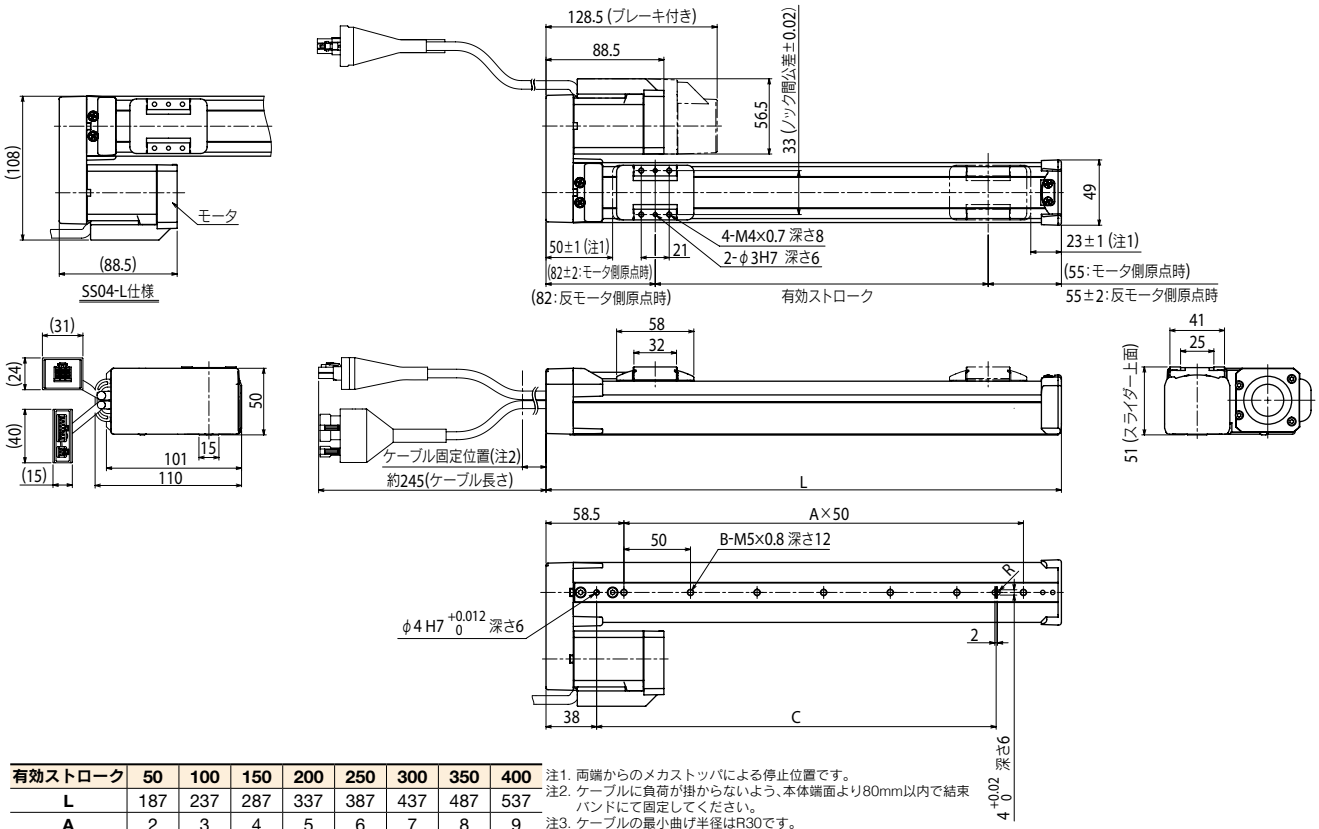


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)注4	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

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。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602

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. 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. 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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	モデル	ブレーキ※1	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※3
	20：20mm 12：12mm 06：6mm	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）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※2 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	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

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD　**1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

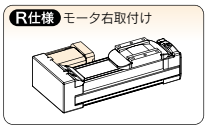
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

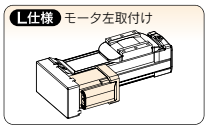
基本仕様

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※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		

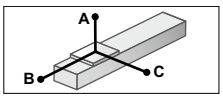
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す 最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

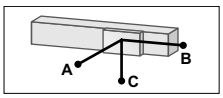
モータ取付方向（省スペースモデル）

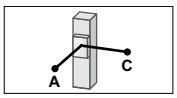




許容オーバーハング量※







水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	2kg	413	139	218
	4kg	334	67	120
リード12	4kg	347	72	139
	6kg	335	47	95
リード6	4kg	503	78	165
	8kg	332	37	79
	10kg	344	29	62

壁面取付使用時　（単位：mm）

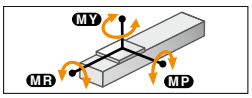
		A	B	C
リード20	2kg	192	123	372
	4kg	92	51	265
リード12	4kg	109	57	300
	6kg	63	31	263
リード6	4kg	134	63	496
	6kg	76	35	377
	8kg	47	22	355

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	0.5kg	578	579
	1kg	286	286
リード6	1kg	312	312
	2kg	148	148

※ 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



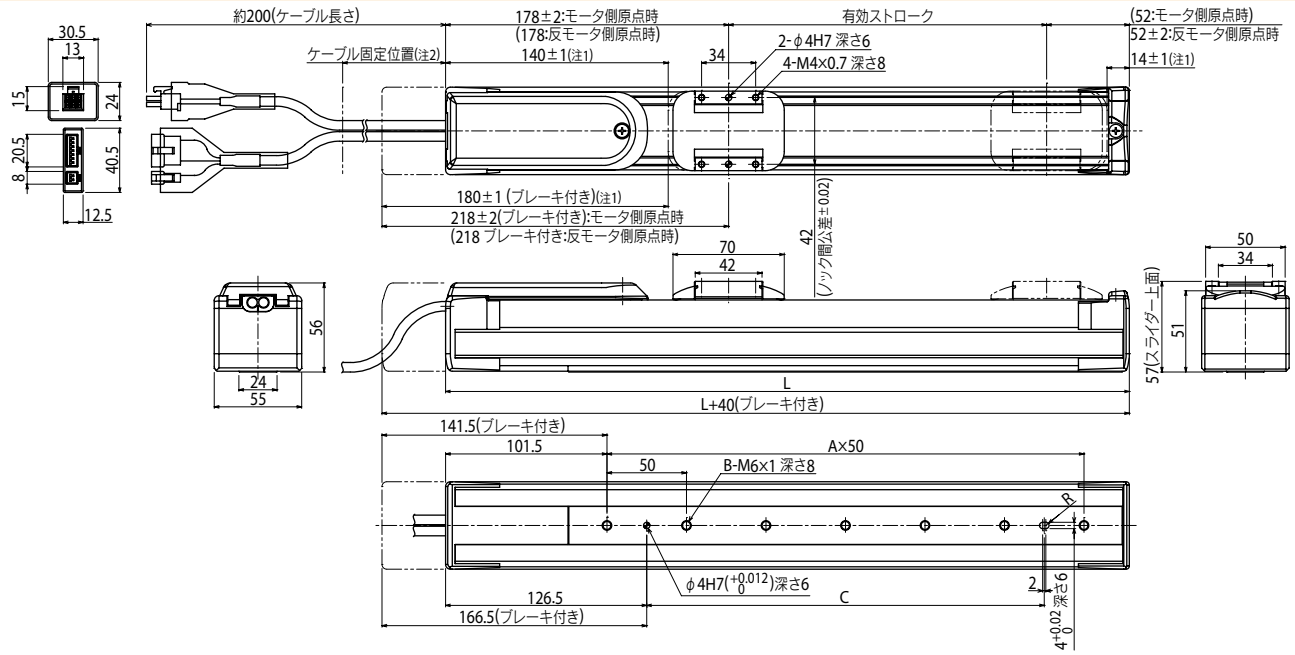
（単位：N・m）

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 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

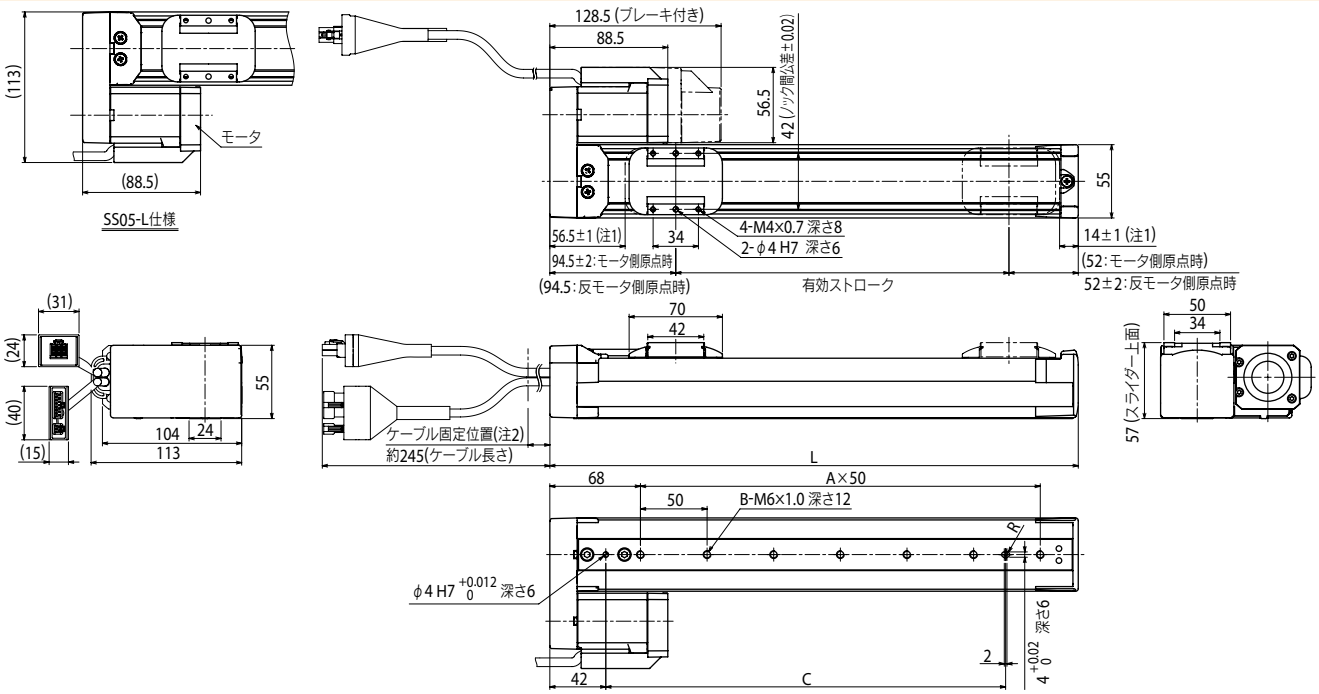


有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注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注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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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
ストローク別最高速度注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. 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。
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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	モデル	ブレーキ※1	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長※3
	20：20mm 12：12mm 06：6mm	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）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※2 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	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

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

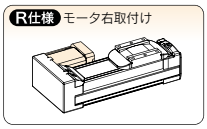
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

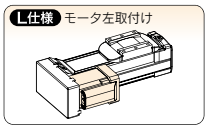
基本仕様

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※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	水平使用時	6 kg	8 kg	12 kg
質量	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		

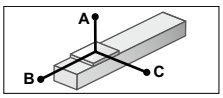
※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります（危険速度）。その時は図面下部の表に示す 最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

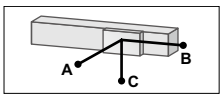
モータ取付方向（省スペースモデル）

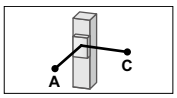




許容オーバーハング量※







水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード20	2kg	599	225	291
	4kg	366	109	148
	6kg	352	71	104
リード12	4kg	500	118	179
	6kg	399	79	118
	8kg	403	56	88
リード6	6kg	573	83	136
	8kg	480	61	100
	10kg	442	47	78
	12kg	465	39	64

壁面取付使用時　（単位：mm）

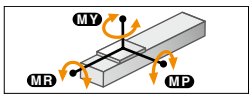
		A	B	C
リード20	2kg	262	203	554
	4kg	118	88	309
	6kg	71	49	262
リード12	4kg	146	96	449
	6kg	85	55	334
	8kg	55	34	305
リード6	6kg	101	62	519
	8kg	64	39	413
	10kg	43	26	355
	12kg	28	17	338

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード12	1kg	458	459
	2kg	224	224
リード6	2kg	244	245
	4kg	113	113

※ 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



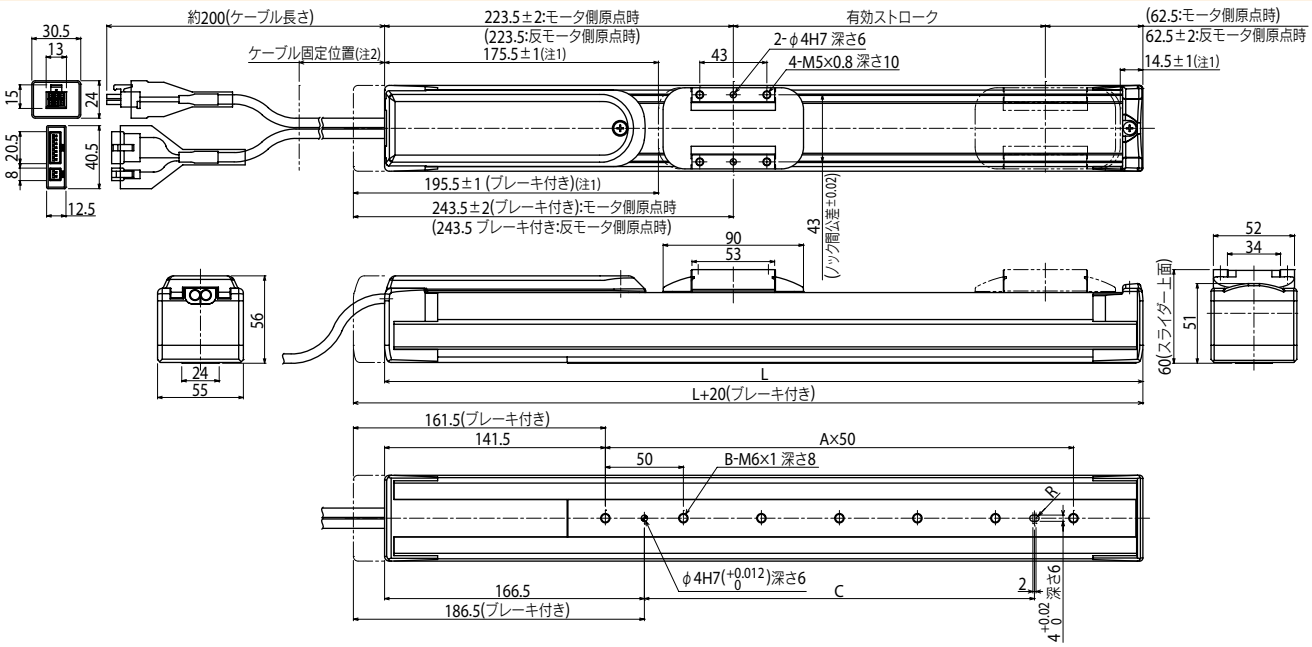
（単位：N・m）

MY	MP	MR
32	38	34

適用コントローラ

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

SS05H　ストレートモデル　S

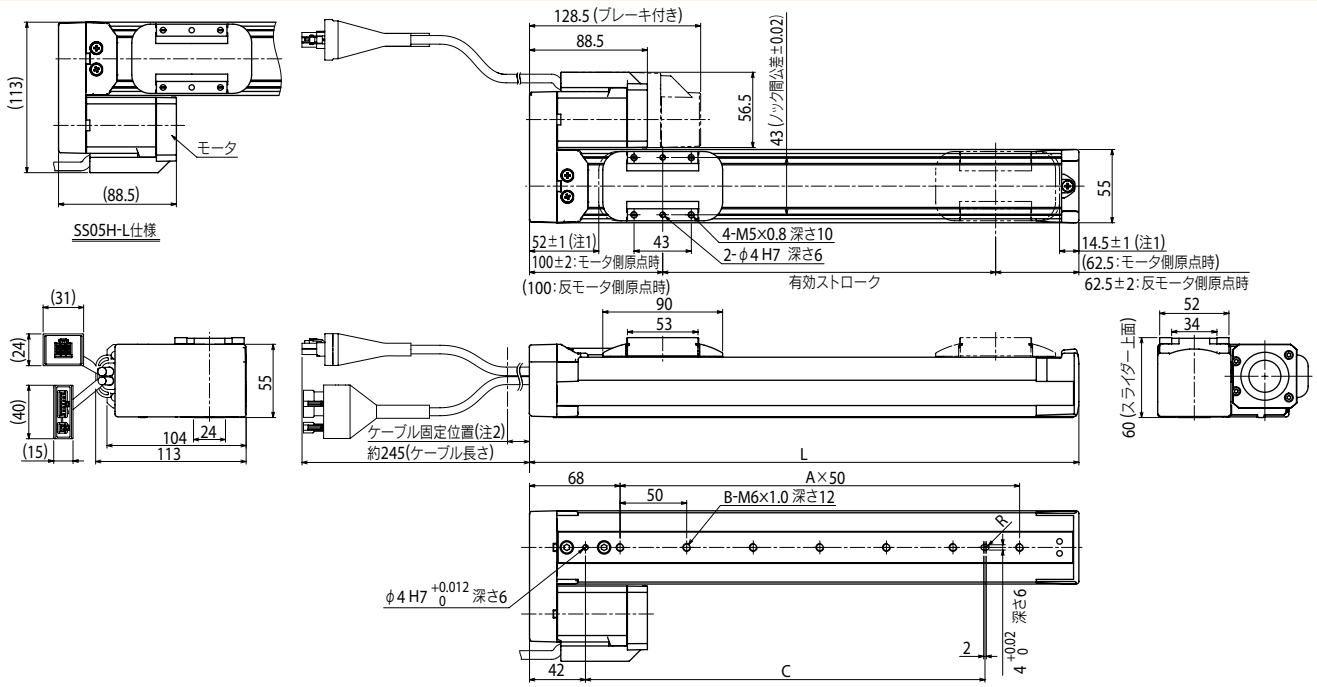


有効ストローク		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086
A		3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B		4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C		100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)注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注5 (mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12(水平)	600												560	500	440	380
	リード12(垂直)	500														440	380
	リード6(水平)	300												280	250	220	190
	リード6(垂直)	250														220	190
	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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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)注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注5 (mm/sec)	リード20	1000												933	833	733	633
	リード12(水平)	600												560	500	440	380
	リード12(垂直)	500														440	380
	リード6(水平)	300												280	250	220	190
	リード6(垂直)	250														220	190
	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. 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。
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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - SH - □ - □

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※2	ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SG07	20：20mm 12：12mm 06：6mm	S：ストレートモデル	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※1 Z：反モータ側	N：標準グリス C：クリーングリス	50～800 (50mmピッチ)	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m	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	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

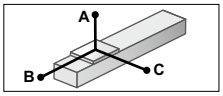
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

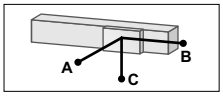
基本仕様

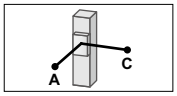
モーター		56□ステップモータ		
分解能		20480 パルス/回転		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ12		
ボールネジリード		20 mm	12 mm	6 mm
最高速度※2 ※3		1200 mm/sec	800 mm/sec	350 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	36 kg	43 kg	46 kg
	垂直使用時	4 kg	12 kg	20 kg
最大押付力		60 N	100 N	225 N
ストローク		50 mm～800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+288 mm		
	垂直使用時	ストローク+328 mm		
本体断面最大外形		W65 mm × 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、アブソ仕様共通です。コントローラ側にバックアップ機能がある場合はアブソ仕様になります。

許容オーバーハング量※







水平使用時　(単位：mm)

		A	B	C
リード20	10kg	3572	458	486
	25kg	3471	210	236
	36kg	3150	140	160
リード12	15kg	3703	363	406
	30kg	1962	172	196
	43kg	1430	114	131
リード6	15kg	3853	363	414
	30kg	2105	172	197
	46kg	1500	106	122

壁面取付使用時　(単位：mm)

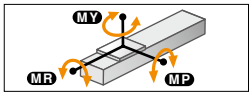
		A	B	C
リード20	10kg	450	402	3261
	25kg	177	155	2943
	36kg	98	85	2520
リード12	15kg	351	307	3403
	30kg	134	117	1663
	43kg	68	59	1070
リード6	15kg	353	307	3541
	30kg	134	117	1752
	46kg	58	50	1100

垂直使用時　(単位：mm)

	A	C
リード20 2kg	2303	2303
リード20 4kg	1147	1147
リード12 4kg	1386	1386
リード12 12kg	442	442
リード6 7kg	781	781
リード6 20kg	252	252

※ 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



(単位：N・m)

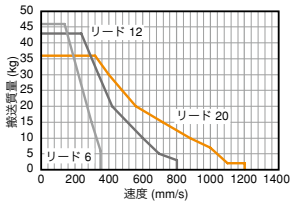
MY	MP	MR
101	114	101

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

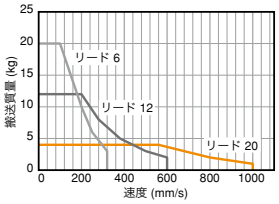
水平



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 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			
1	1200	100	3	800	100			

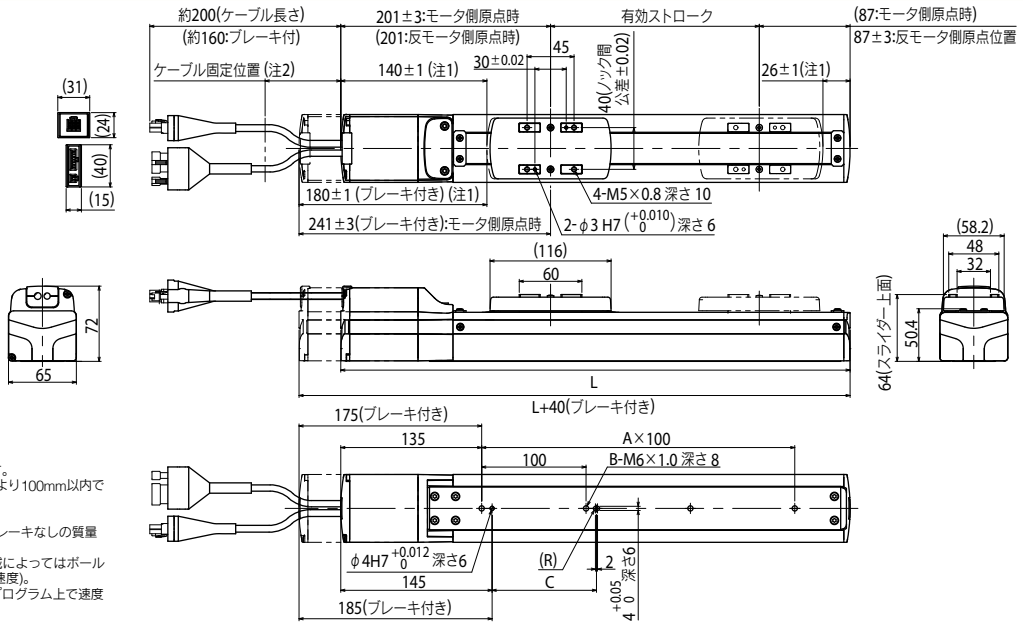
垂直



■早見表

リード20 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード12 可搬(kg)	速度(mm/sec)	%	リード6 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



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0.7kg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)注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)注5	リード20(水平)	1200												1020	900	780	720
	リード20(垂直)	1000												1000			
	リード12(水平)	800												578	510	442	408
	リード12(垂直)	600															
	リード6(水平)	350												298	263	228	210
	リード6(垂直)	320															
	速度設定	–												85%	75%	65%	60%

適用コントローラ　TS-SH ▶ 592

SR03 ロッドタイプ

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

SR03-S

SR03-R

■注文型式

SR03 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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 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)	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	N:標準原点※2 Z:反モータ側	N:プレートなし H:フート付き V:フランジ付き	50～200 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

※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。

S2

ロボットポジショナ	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

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD - **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

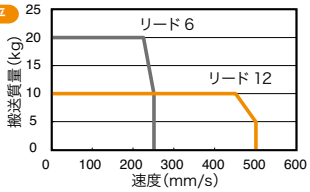
■基本仕様

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	

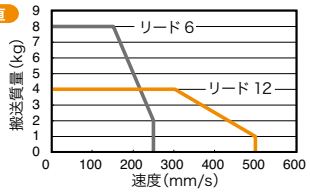
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。

■速度ー可搬質量

水平



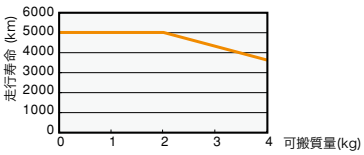
垂直



■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。

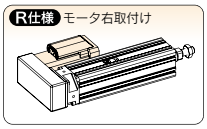
垂直　リード12



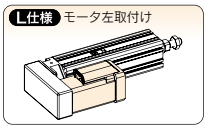
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

■モータ取付方向(省スペースモデル)

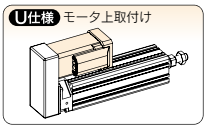
R仕様 モータ右取付け



L仕様 モータ左取付け



U仕様 モータ上取付け

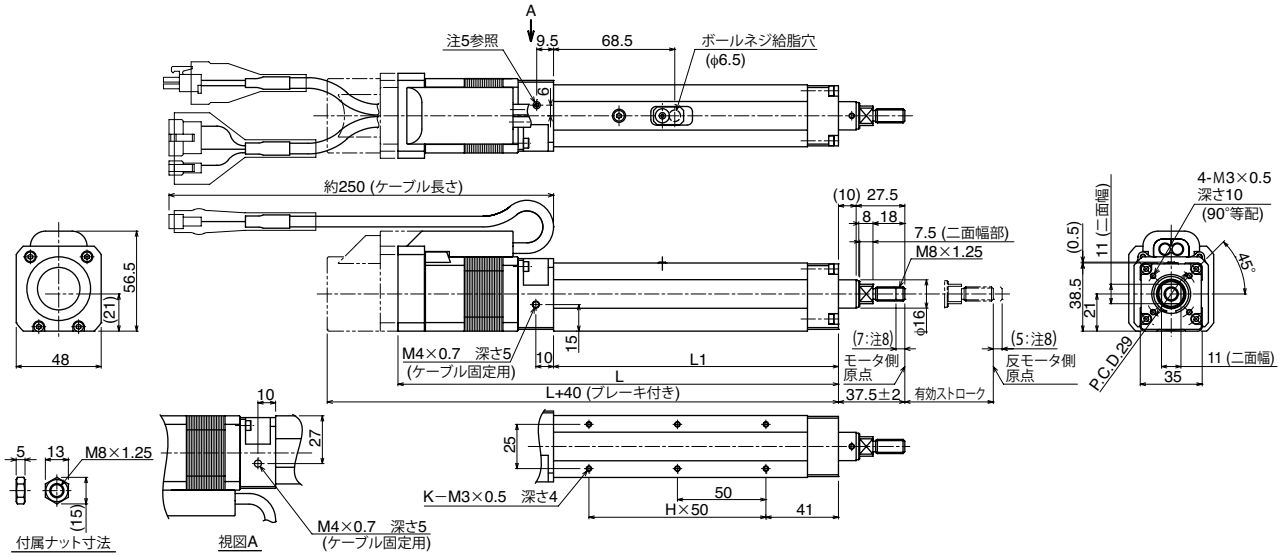


■適用コントローラ

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

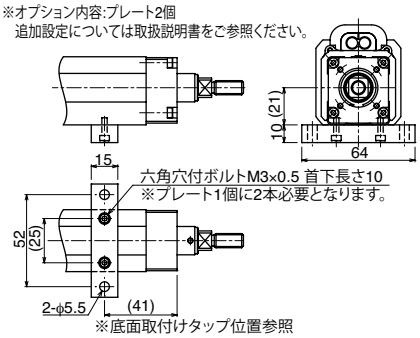
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SR03　ストレートモデル　S

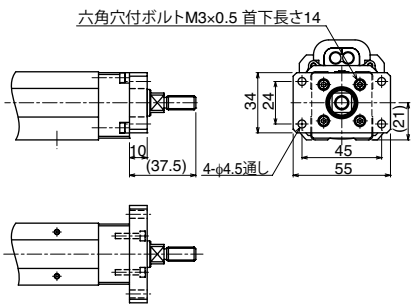


オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※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。



オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



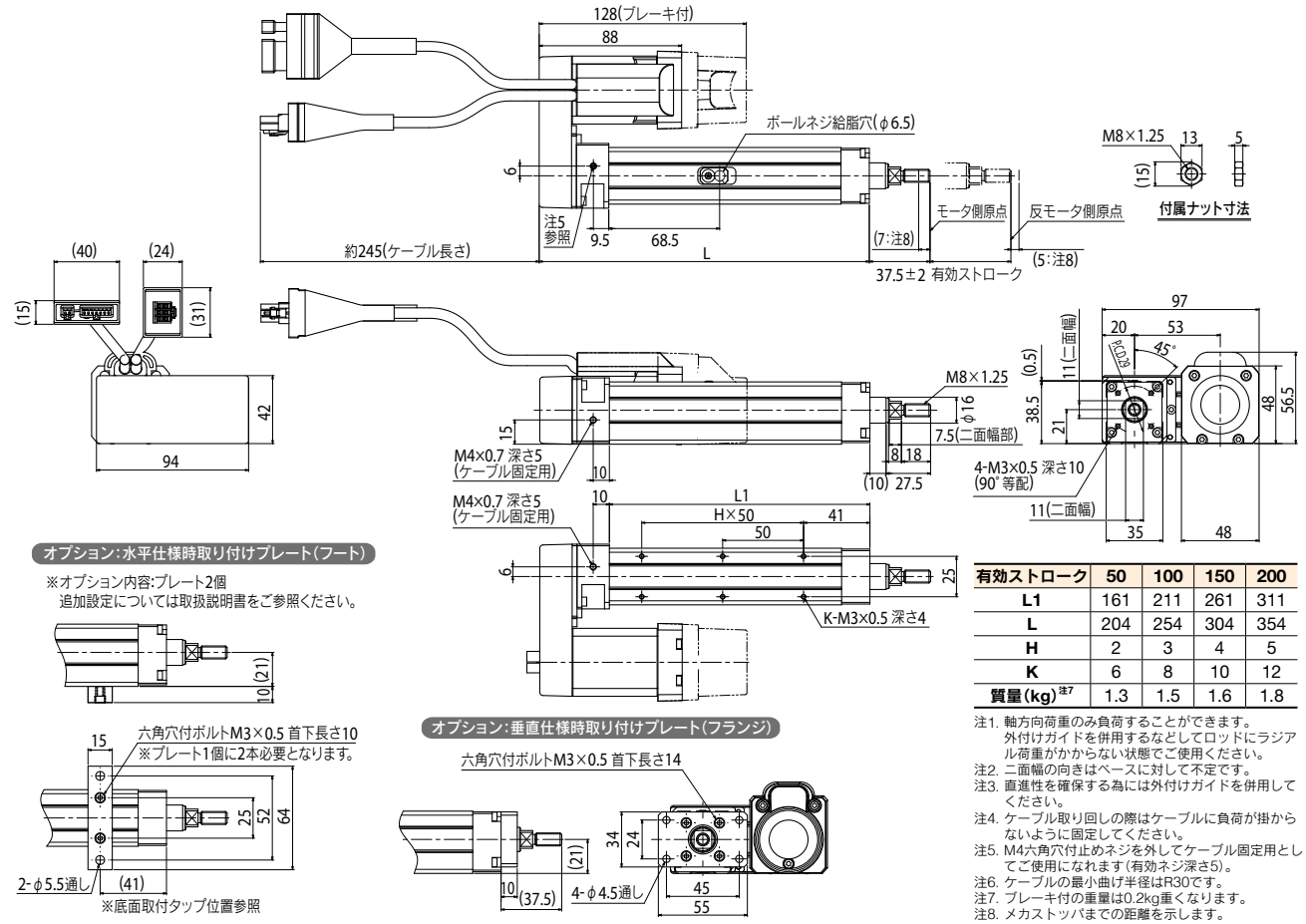
有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	249	299	349	399
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.1	1.3	1.4	1.6

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. 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. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

SR03

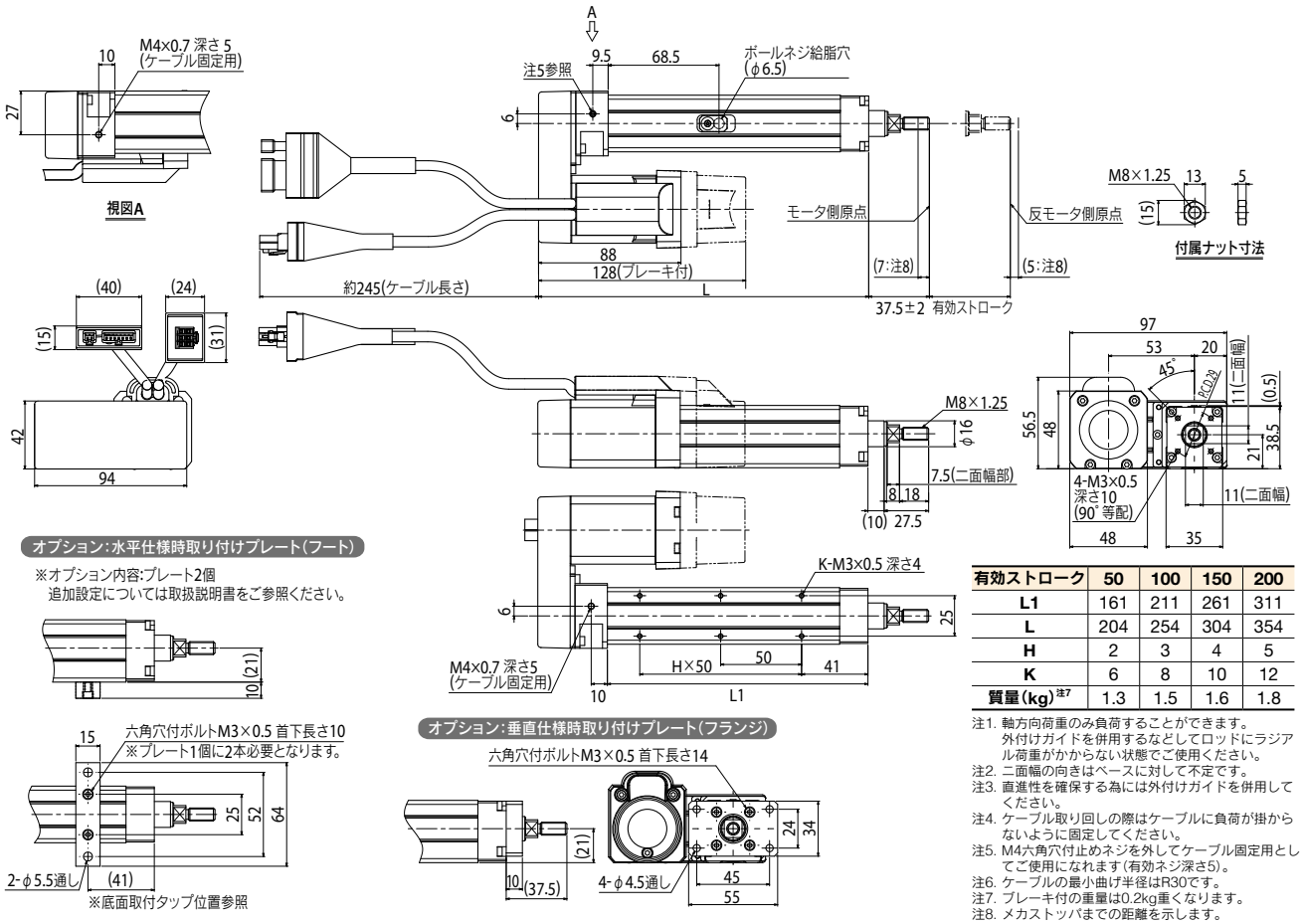
SR03　省スペースモデル　モータ右取付け　R



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. メカストッパ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

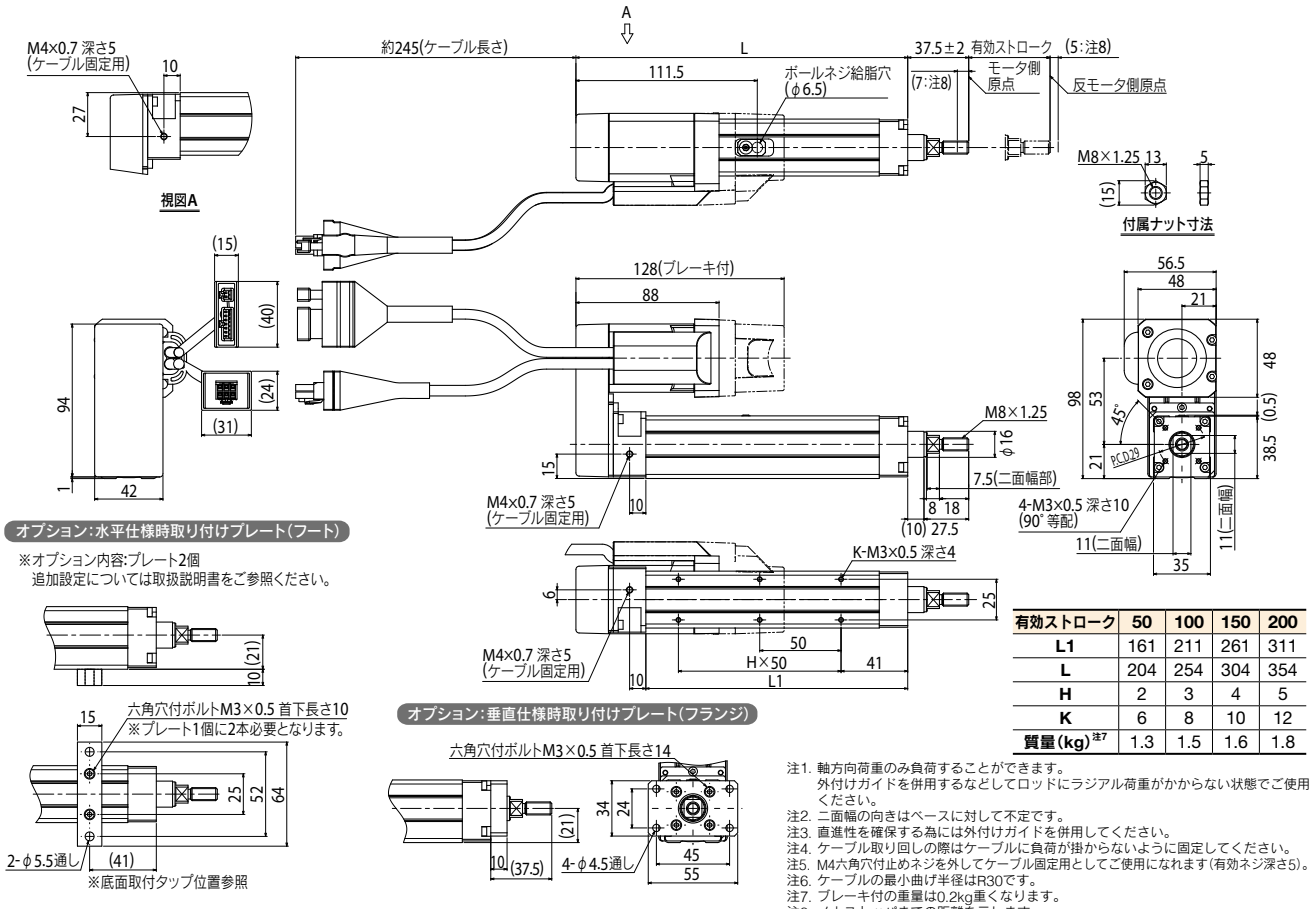


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.3	1.5	1.6	1.8

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. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

SR03　省スペースモデル　モータ上取付け　U



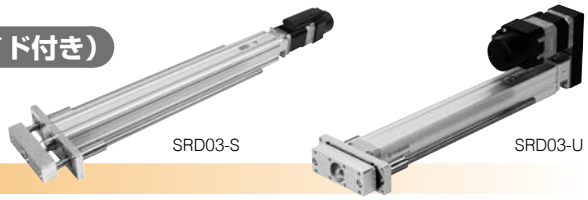
有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.3	1.5	1.6	1.8

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. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	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：反モータ側	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

ロボットポジショナ	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

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	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。

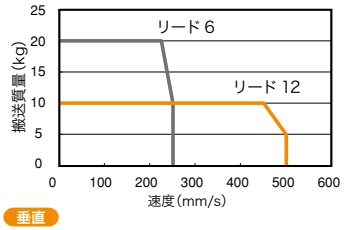
基本仕様

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	

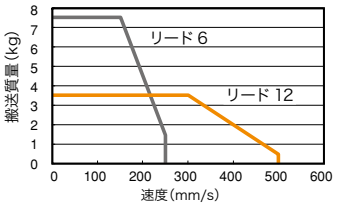
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



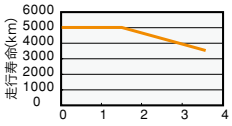
垂直



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。

垂直
リード12



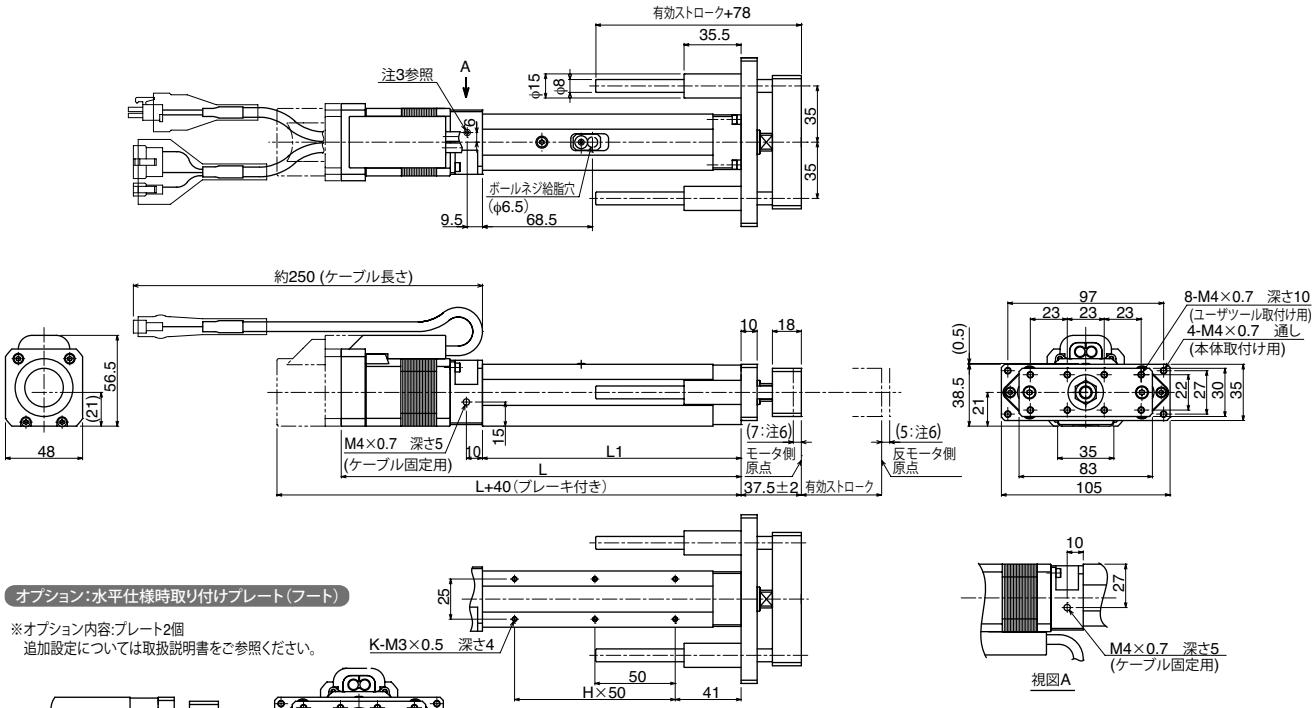
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

適用コントローラ

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

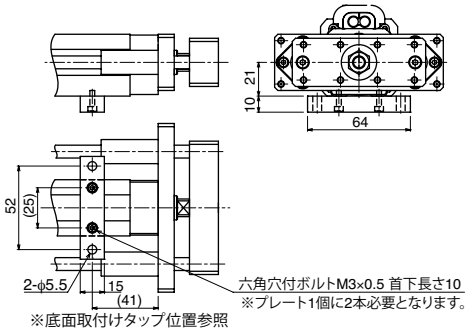
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SRD03　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）

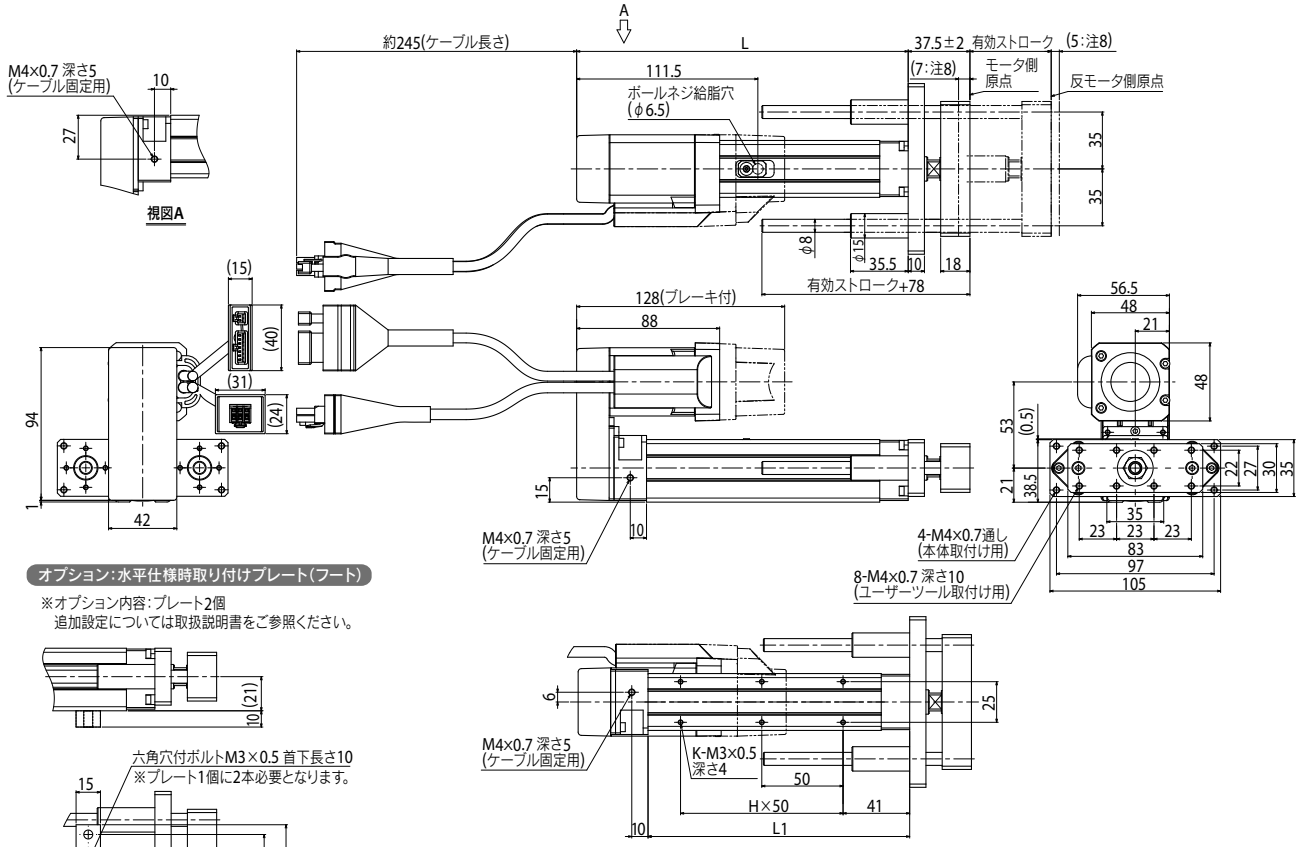
※オプション内容：プレート2個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



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

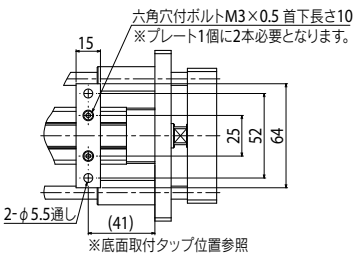
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注3. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注6. メカストッパまでの距離を示します。

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。

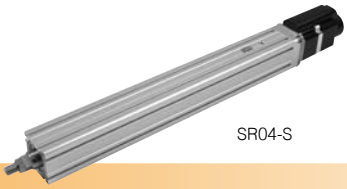


有効ストローク	50	100	150	200
L1	161	211	261	311
L	204	254	304	354
H	2	3	4	5
K	6	8	10	12
質量(kg)注7	1.7	1.9	2.1	2.3

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. メカストッパ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


SR04-S

SR04-R

注文型式

SR04 - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □ - □

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

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

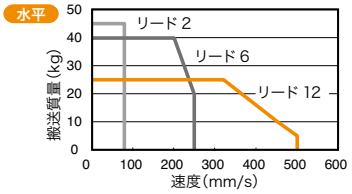
※1. 給脂用先端ノズルについてはP.337をご参照ください。
※2. リード2は原点位置の変更（反モータ側）はできません。
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

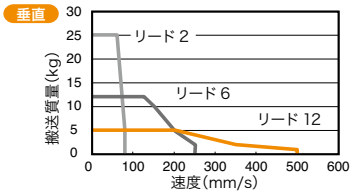
基本仕様

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
最大可搬質量 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		
全長 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.336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。

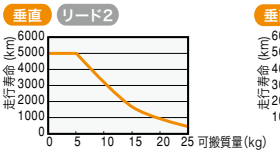
速度一可搬質量

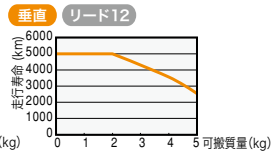




走行寿命

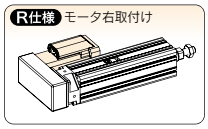
下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

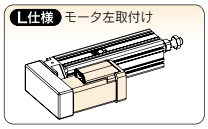




※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

モータ取付方向（省スペースモデル）



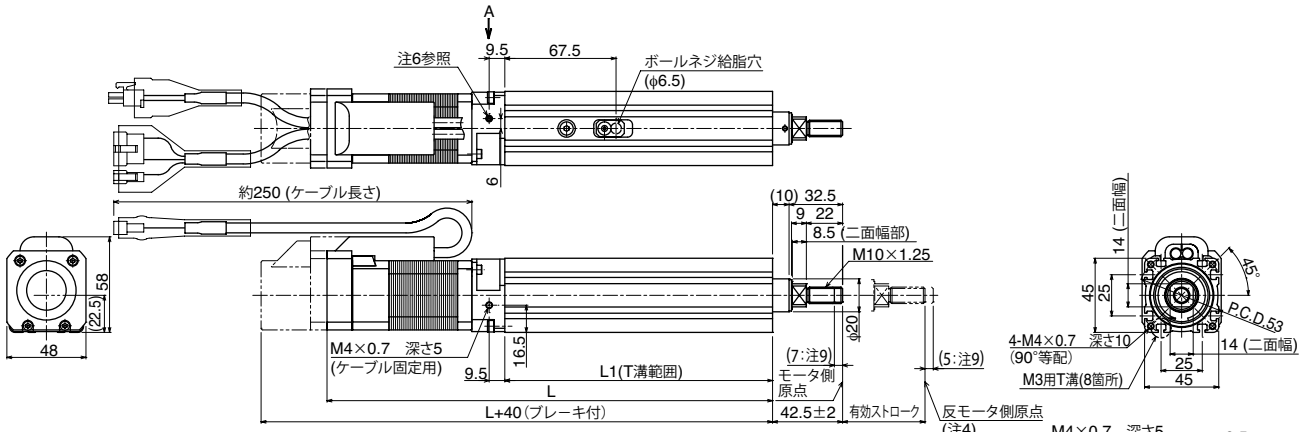


適用コントローラ

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

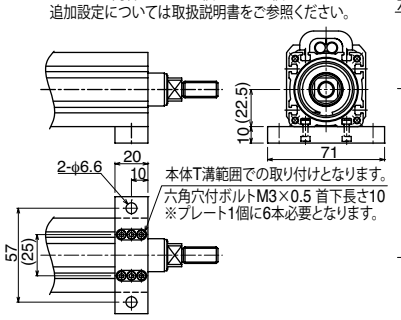
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SR04　ストレートモデル　S

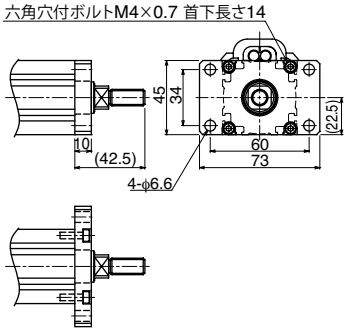


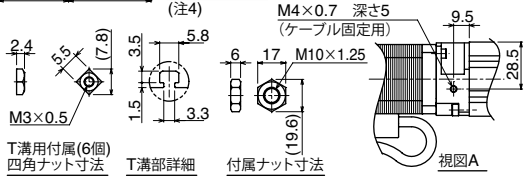
オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※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。



オプション：垂直仕様時取り付けプレート（フランジ）



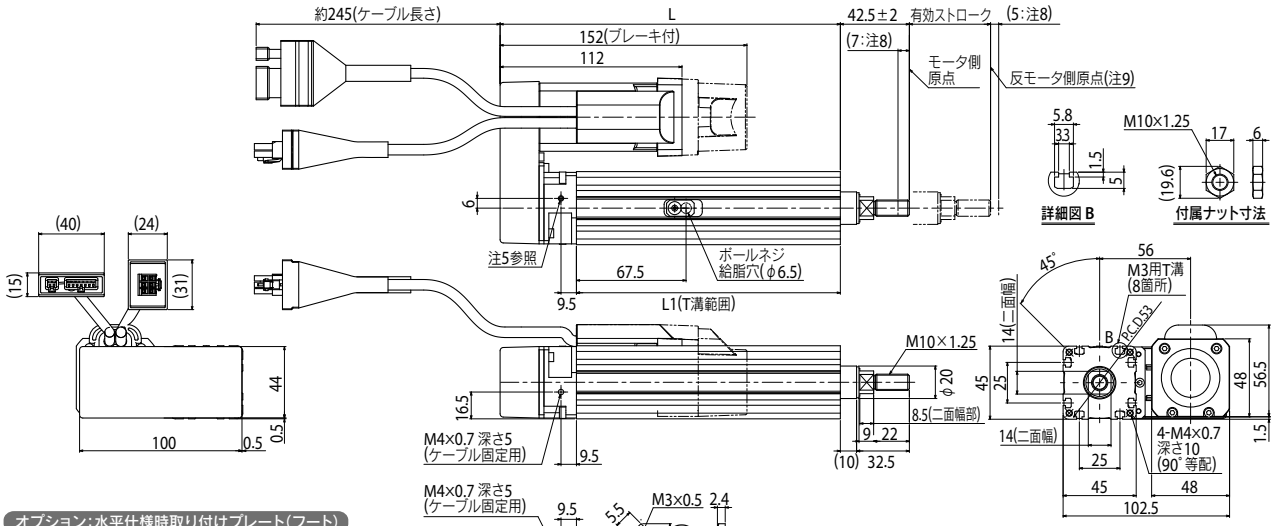


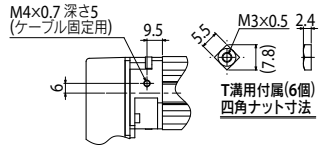
有効ストローク		50	100	150	200	250	300
L1		162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L		270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
質量（kg）注8		1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
ストローク別最高速度（mm/sec）	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	リード2	80				72	53

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. 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. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注9. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

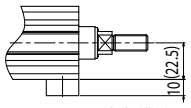
SR04　省スペースモデル　モータ右取付け　R



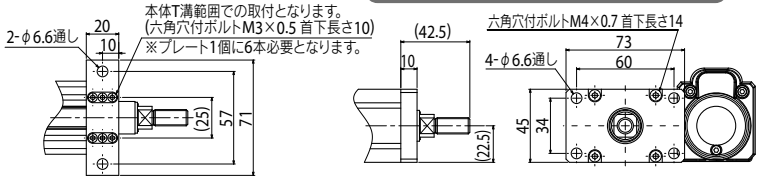


オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※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。



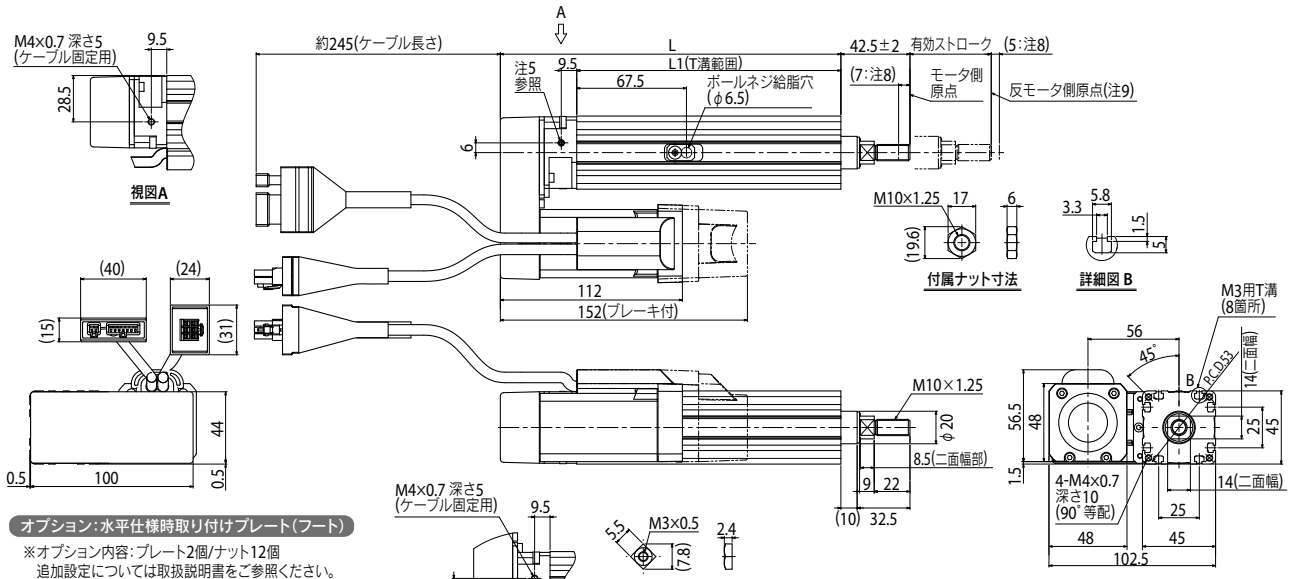
オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク		50	100	150	200	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		1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	リード2	80				72	53

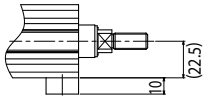
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、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

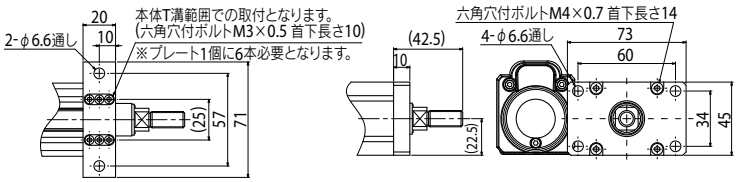


オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※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。



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	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		1.6	1.9	2.1	2.4	2.6	2.9
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	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. メカストッパ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。

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	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	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※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2		
ロボットポジショナ	入出力	
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6	

SH		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
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.337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.600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。

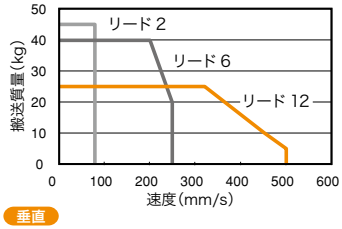
基本仕様

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	4 kg	11 kg	24 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		±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		

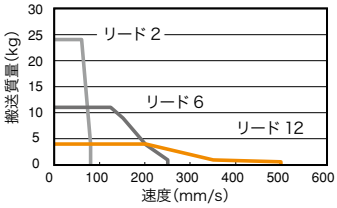
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。また、ストロークが長くなるとボールネジの危険速度により最高速度が低下します。図面下部の最高速度表をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



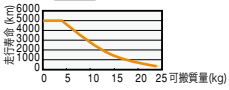
垂直



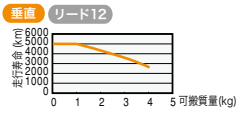
走行寿命

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。

垂直 リード2



垂直 リード12



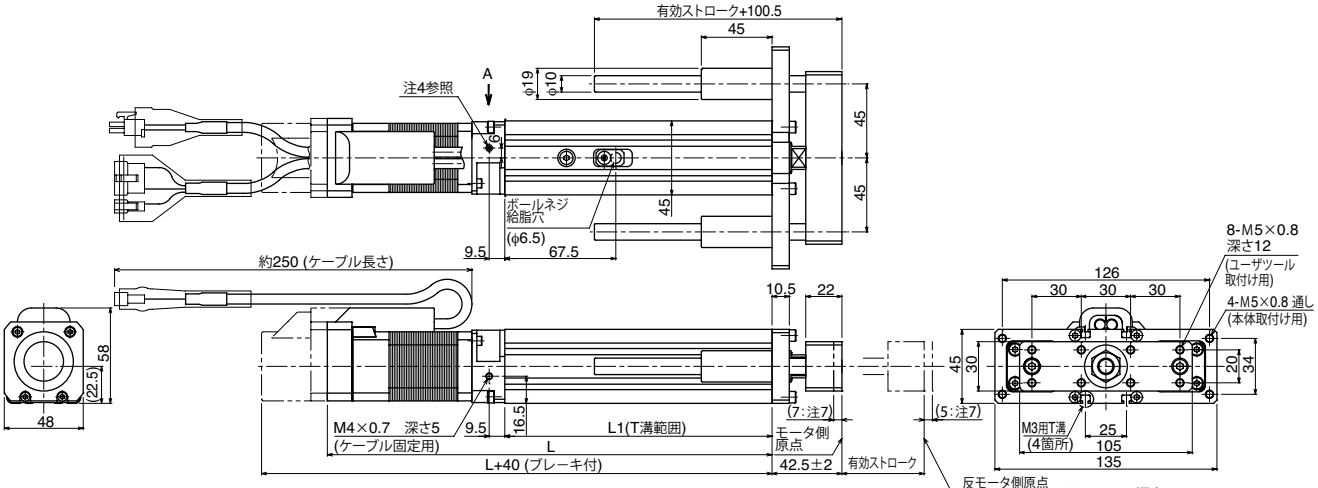
※走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

適用コントローラ

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

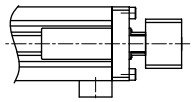
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

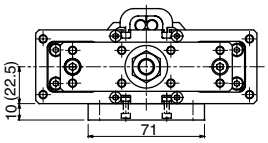
SRD04　ストレートモデル　S

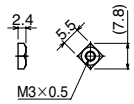


オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

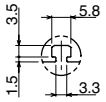
※オプション内容：プレート2個/ナット12個
追加設定については取扱説明書をご参照ください。



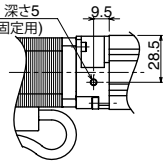




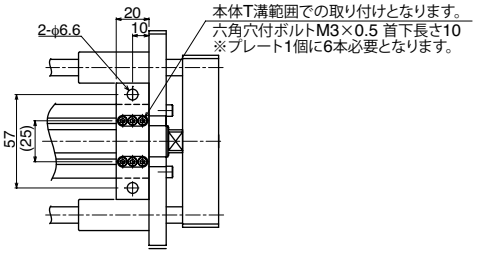
T溝用付属(6個)
四角ナット寸法



T溝部詳細



視図A



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）注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
	リード6	250				220	160
	リード2	80				72	53

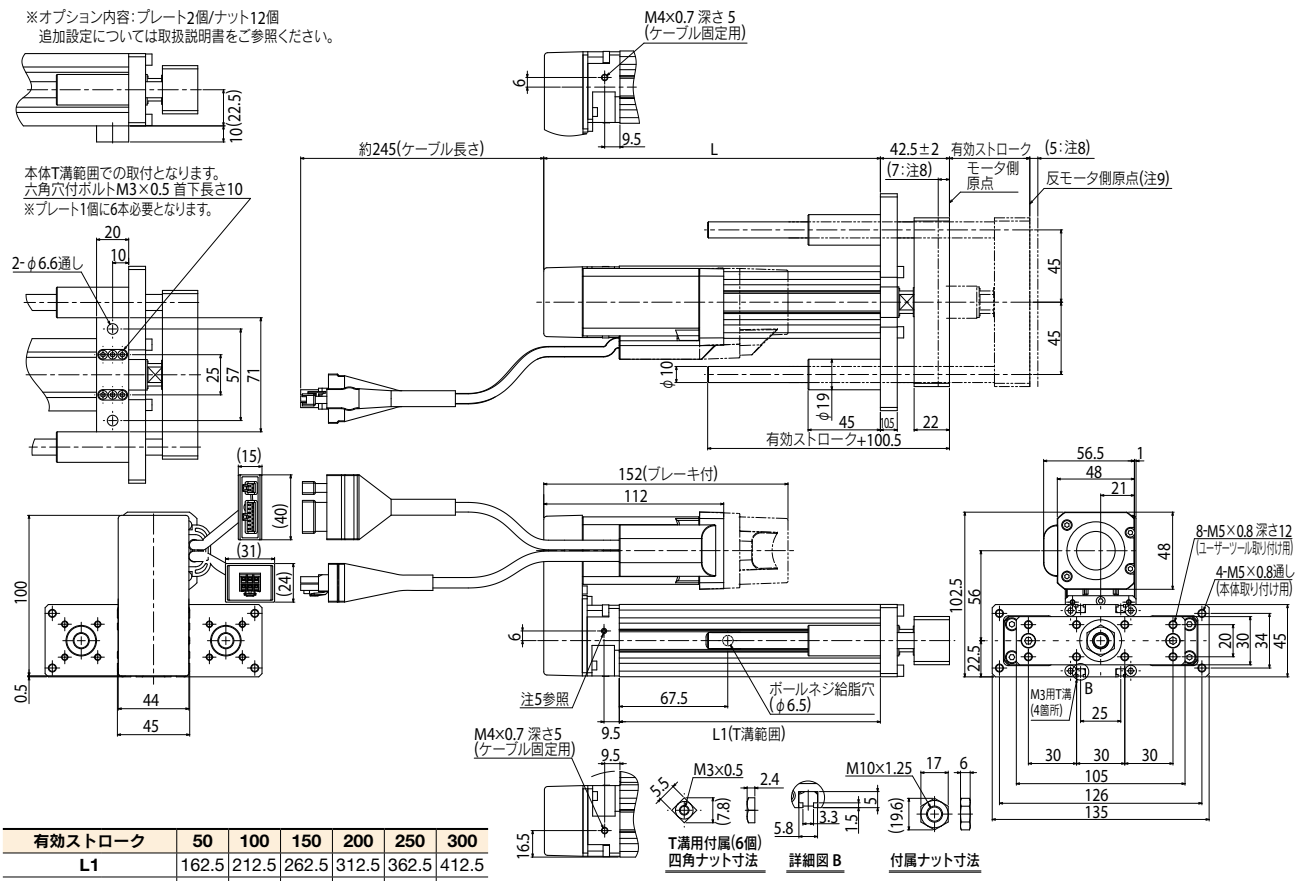
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. リード2mm仕様の場合は、反モータ側原点の設定はできません。
注3. ケーブル取り回しの際は、ケーブルに負荷が掛からないよう固定してください。
注4. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます（有効ネジ深さ5）。
注5. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注7. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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		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
ストローク別最高速度(mm/sec)	リード12	500				440	320
	リード6	250				220	160
	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. メカストッパ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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	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）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き V：フランジ付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD - **1**

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.337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.600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。

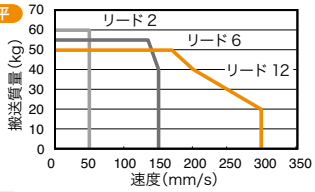
基本仕様

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
最大可搬質量 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		
全長 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		

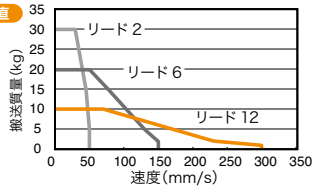
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。

速度ー可搬質量

水平



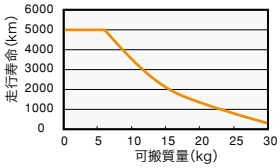
垂直



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。

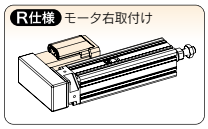
垂直　リード2



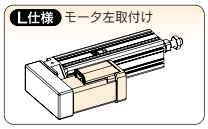
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

モータ取付方向（省スペースモデル）

R仕様 モータ右取付け



L仕様 モータ左取付け

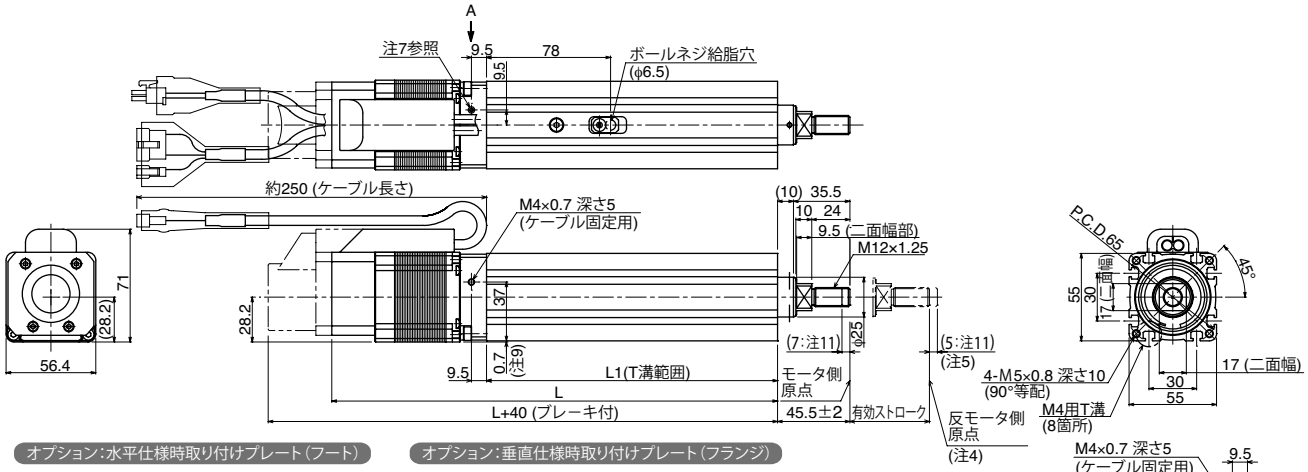


適用コントローラ

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

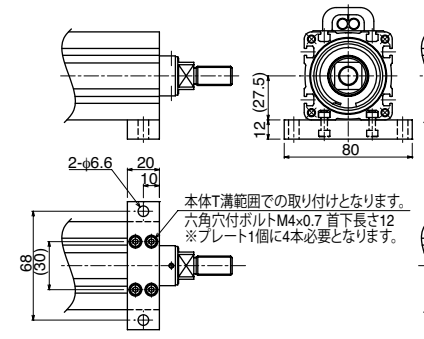
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

SR05　ストレートモデル　S

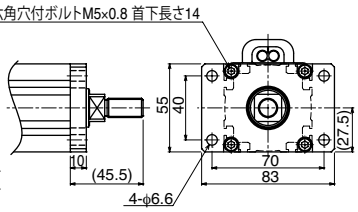


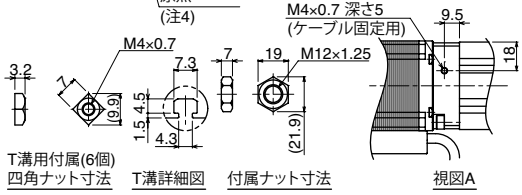
オプション：水平仕様時取り付けプレート（フート）

※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。



オプション：垂直仕様時取り付けプレート（フランジ）



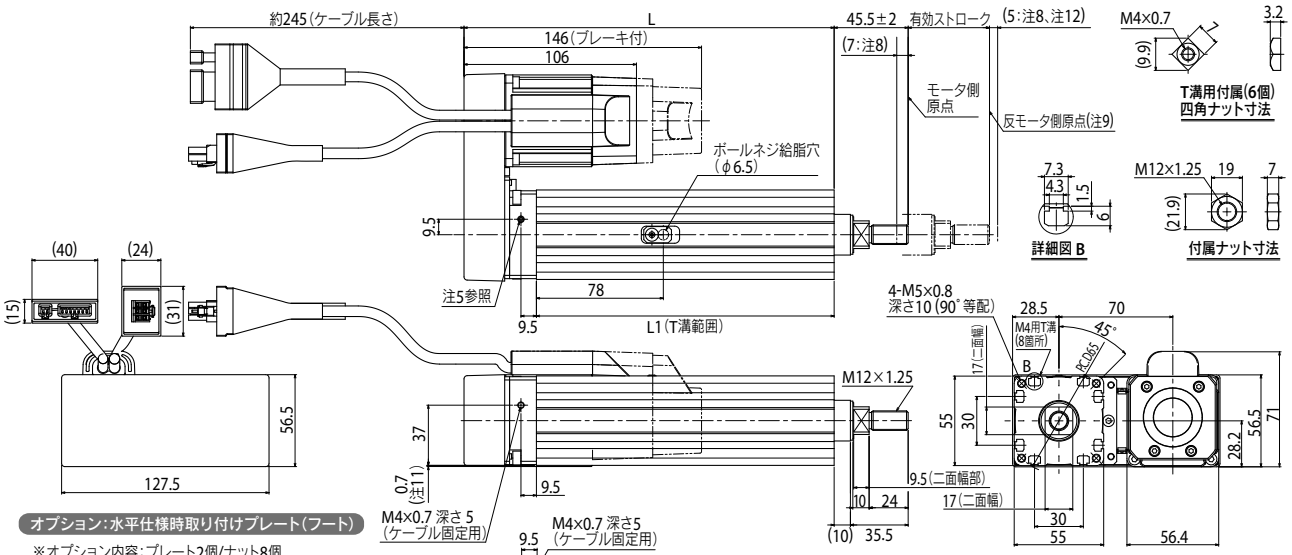


有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量（kg）注10	2.2	2.6	3.0	3.3	3.7	4.1

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. メカストッパまでの距離を示します。

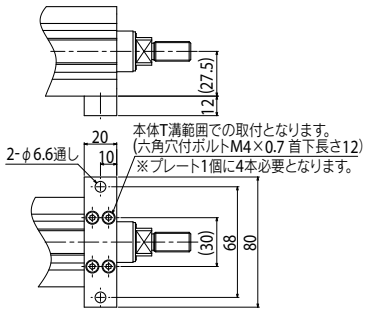
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

SR05　省スペースモデル　モータ右取付け　R

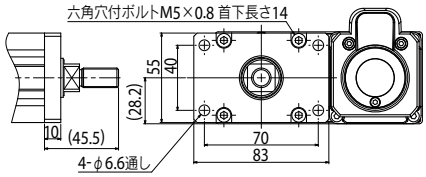


オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※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。



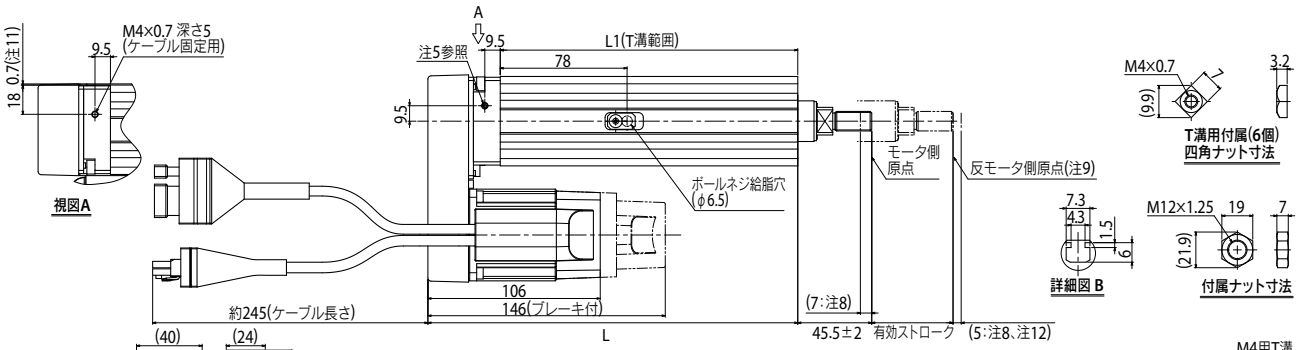
オプション:垂直仕様時取り付けプレート(フランジ)



有効ストローク	50	100	150	200	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)注7	2.4	2.8	3.2	3.5	3.9	4.3

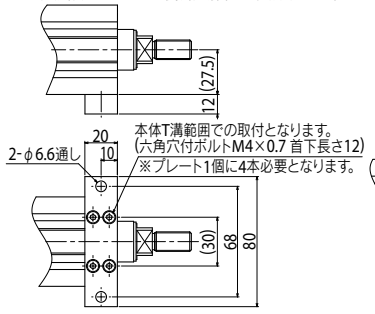
注1. 軸方向荷重のみ負荷することができます。
　　外付けガイドを併用するなどしてロッドにラジアル荷重がかからない状態でご使用ください。
注2. 二面幅の向きはベースに対して不定です。
注3. 直進性を確保する為には外付けガイドを併用してください。
注4. ケーブル取り回しの際はケーブルに負荷が掛からないように固定してください。
注5. M4六角穴付止めネジを外してケーブル固定用としてご使用になれます(有効ネジ深さ5)。
注6. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注7. ブレーキ付の重量は0.2kg重くなります。
注8. メカストッパまでの距離を示します。
注9. リード2mm仕様の場合は、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

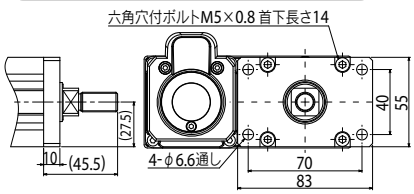


オプション:水平仕様時取り付けプレート(フート)

※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。



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	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)注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. メカストッパ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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	モデル	ブレーキ	原点位置※2	取付プレート	ストローク	ケーブル長※4
	12：12mm 06：6mm 02：2mm	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※3 Z：反モータ側	N：プレートなし H：フート付き	50～300（50mmピッチ）	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2	
ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※5	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※6

SH		
ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD	1
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.337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.600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。

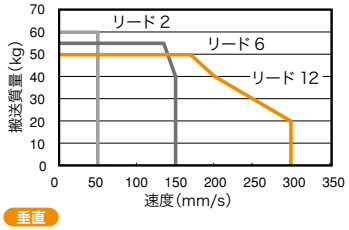
基本仕様

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		

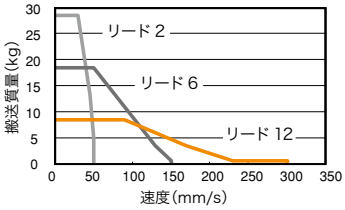
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度ー可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。

速度ー可搬質量

水平



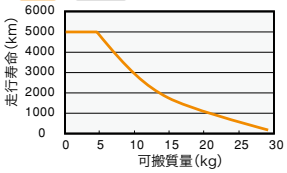
垂直



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。

垂直　リード2



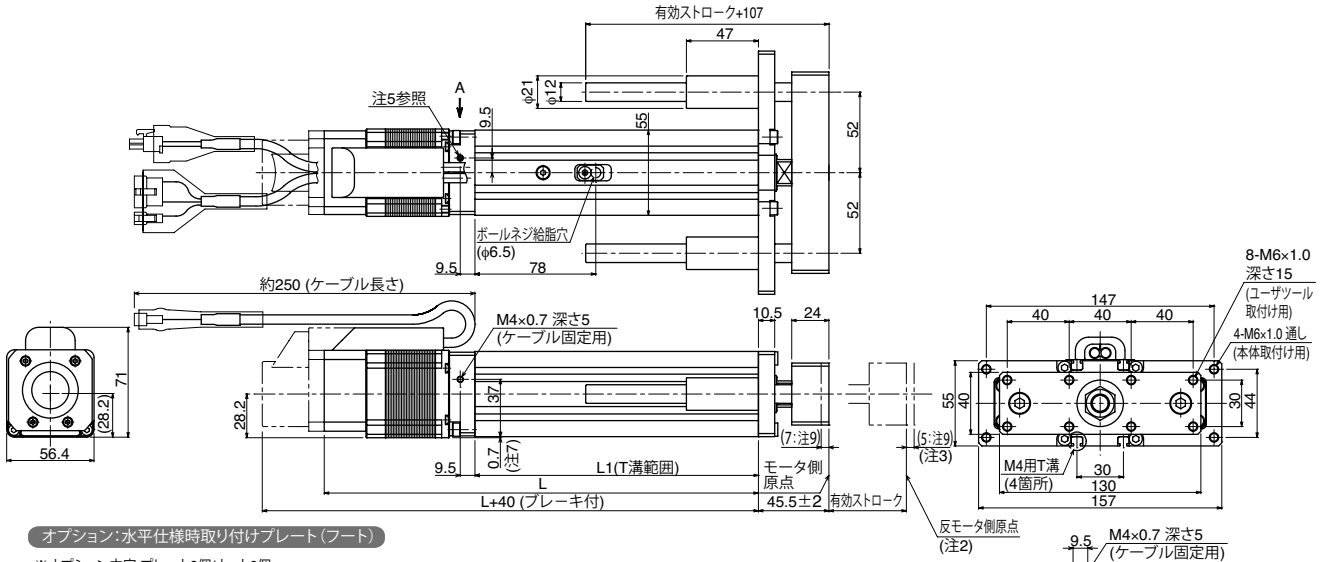
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

適用コントローラ

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

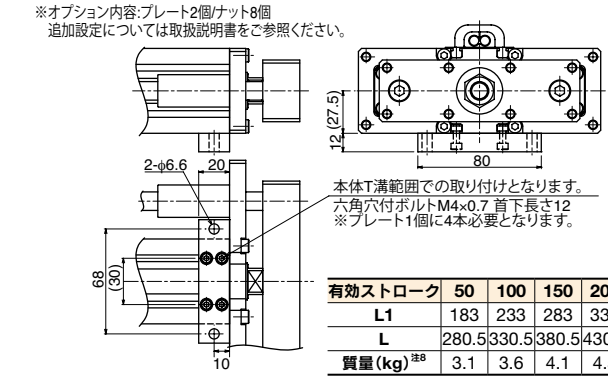
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

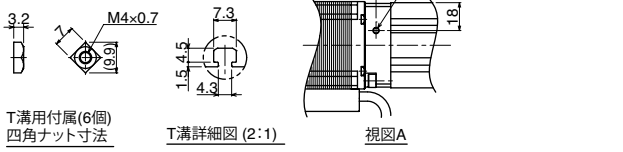
SRD05　ストレートモデル　S



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。



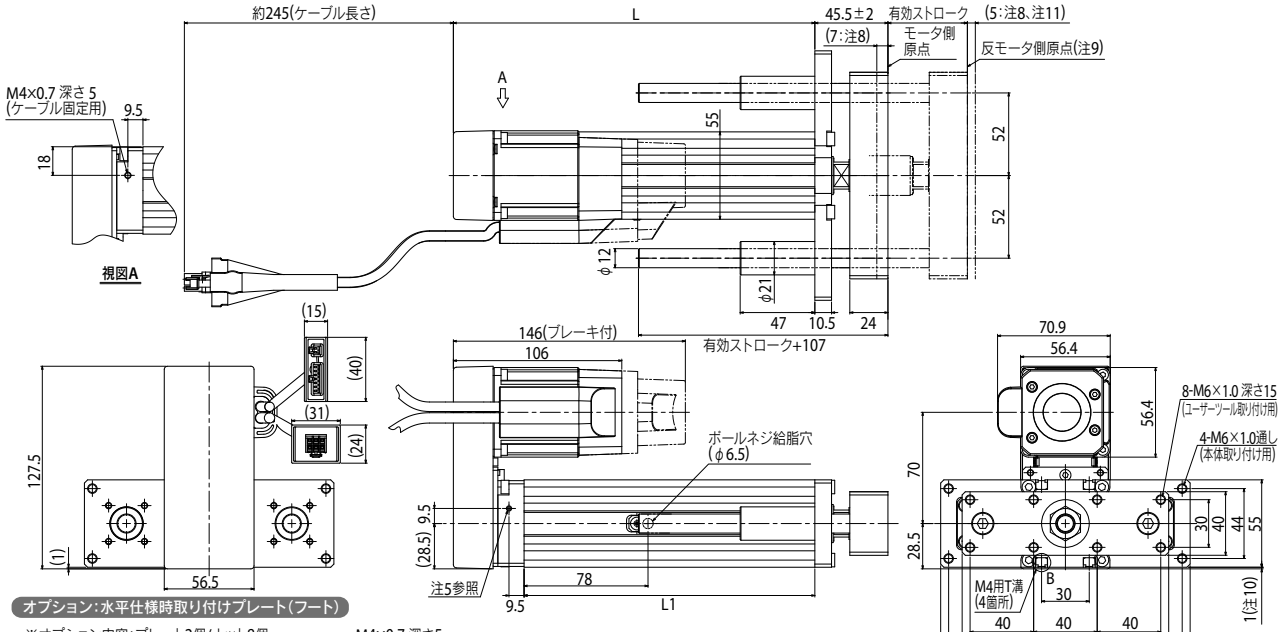


有効ストローク	50	100	150	200	250	300
L1	183	233	283	333	383	433
L	280.5	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5
質量(kg)注8	3.1	3.6	4.1	4.5	5.0	5.5

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. 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. ケーブルの最小曲げ半径は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. ブレーキ付きの重量は0.2kg重くなります。
注9. メカストッパまでの距離を示します。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

SRD05　省スペースモデル　モータ上取付け　U



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)注7	3.3	3.8	4.3	4.7	5.2	5.7

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. メカストッパ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. 本体底面より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11. リード2mmの場合、27mmとなります。

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	モデル	ブレーキ※1	原点位置	取付プレート※3	ストローク	ケーブル長※4
	05:5mm 10:10mm	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)	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	N:標準原点※2 Z:反モータ側	N:プレートなし H:プレート付き	50:50mm 100:100mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2:TS-S2※5	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※7

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※7	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD※6	1:1m

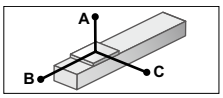
※1. 省スペースモデル(R, L)の場合、ブレーキ付き仕様は100mmストロークのみの対応となります。
※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※3. 省スペースモデル(R, L)の場合はプレート付きを選択できません。
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※5. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※6. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
※7. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

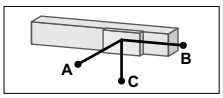
基本仕様

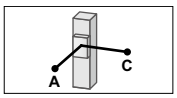
モーター		28□ステップモータ	
分解能		4096 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度※1		±0.05 mm	
駆動方式	ストレート	すべりねじ	
	省スペース	すべりねじ+ベルト	
ボールネジリード		5 mm	10 mm
最高速度※2		200 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	4 kg
	垂直使用時	2 kg	1 kg
最大押付力		55 N	30 N
ストローク		50 mm / 100 mm	
本体断面最大外形	ストレート	W45 mm × H46 mm	
	省スペース	W74.5 mm × H51 mm	
ケーブル長		標準:1 m /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

許容オーバーハング量※







水平使用時 (単位:mm)

		A	B	C
リード10	2kg	1534	611	415
	3kg	949	374	255
	4kg	656	255	175
リード5	2kg	1534	611	415
	4kg	656	255	175
	6kg	364	137	95

壁面取付使用時 (単位:mm)

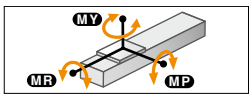
		A	B	C
リード10	2kg	435	595	1504
	3kg	263	359	920
	4kg	177	241	629
リード5	2kg	435	595	1504
	4kg	177	241	629
	6kg	91	123	337

垂直使用時 (単位:mm)

		A	C
リード10	0.5kg	2000	2000
	0.75kg	1558	1558
	1kg	1165	1164
リード5	1kg	1165	1164
	1.5kg	771	771
	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

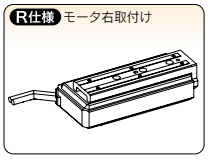


(単位:N・m)

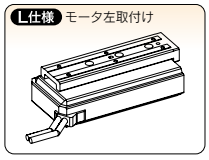
ストローク	MY	MP	MR
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

モータ取付方向(省スペースモデル)

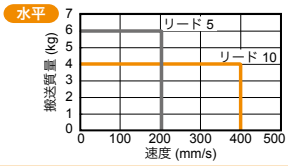
R仕様 モータ右取付け

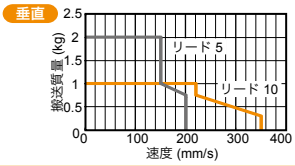


L仕様 モータ左取付け



速度ー可搬質量



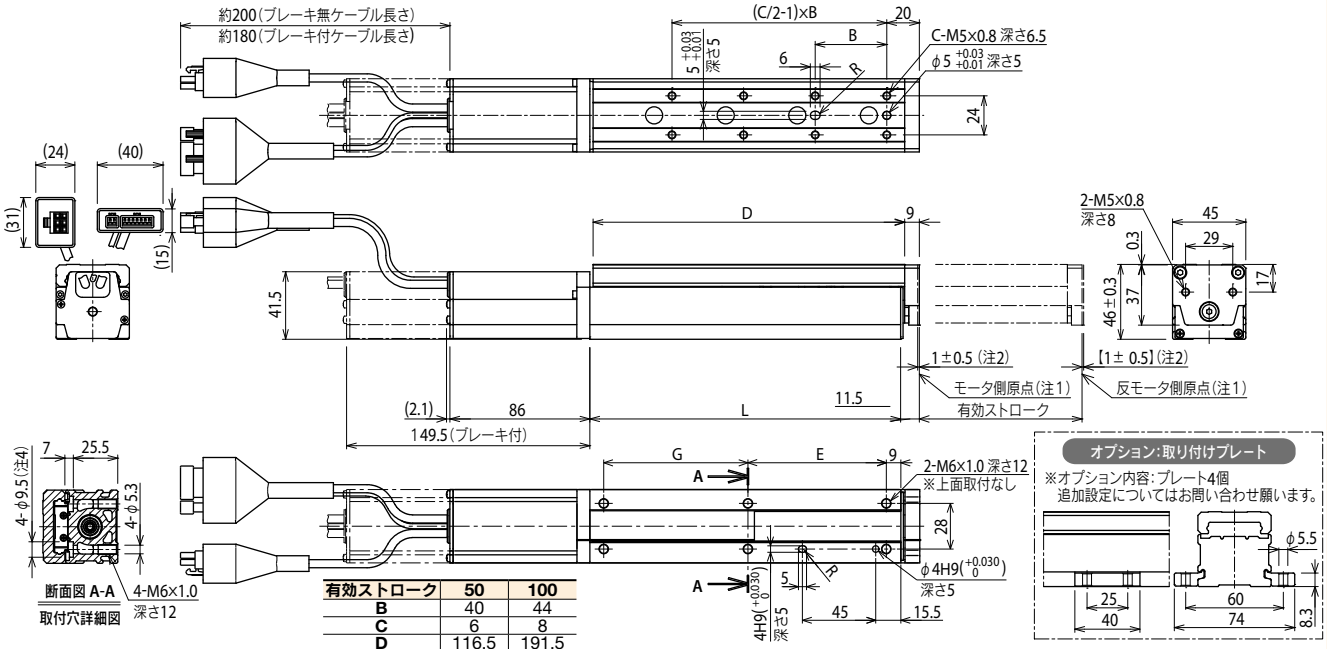


適用コントローラ

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

※ 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

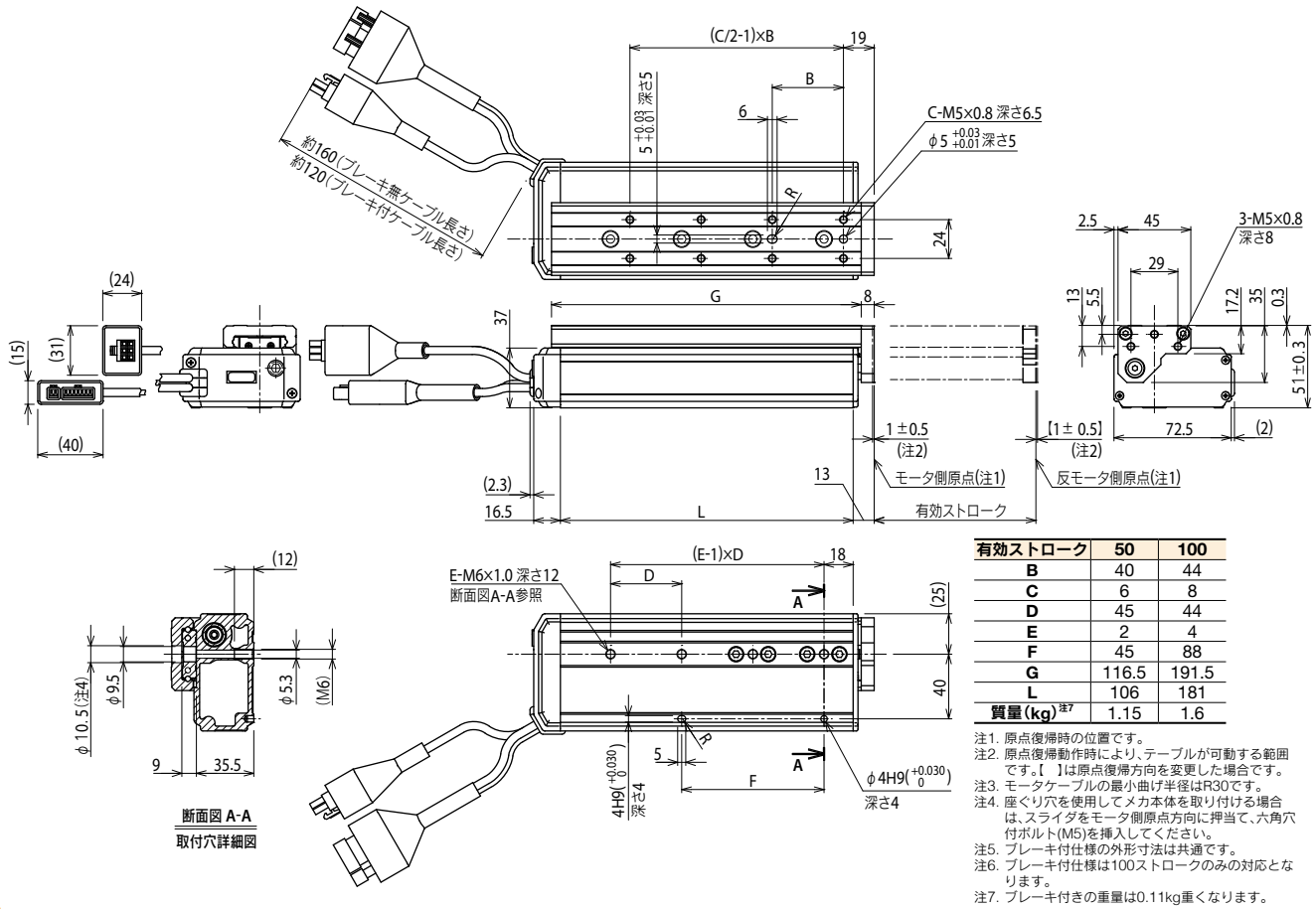


有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
質量(kg)注6	1.25	1.7

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。
【 】は原点復帰方向を変更した場合です。
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. ブレーキ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。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602

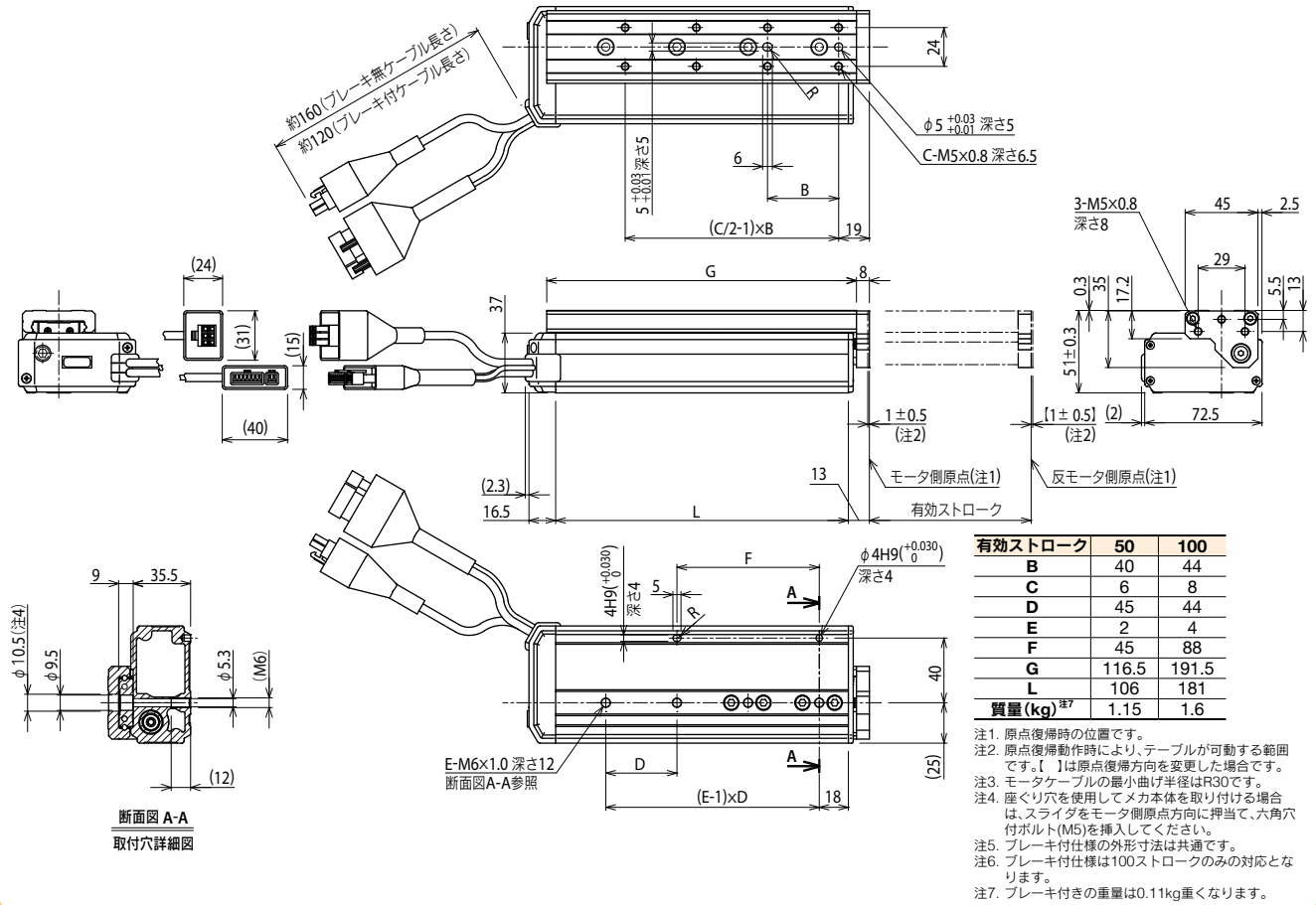
STH04　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	45	44
E	2	4
F	45	88
G	116.5	191.5
L	106	181
質量(kg)注7	1.15	1.6

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。[　]は原点復帰方向を変更した場合です。
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、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M5)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付仕様は100ストロークのみの対応となります。
注7. 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　モータ左取付け　L



有効ストローク	50	100
B	40	44
C	6	8
D	45	44
E	2	4
F	45	88
G	116.5	191.5
L	106	181
質量(kg)注7	1.15	1.6

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。[　]は原点復帰方向を変更した場合です。
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、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M5)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付仕様は100ストロークのみの対応となります。
注7. ブレーキ付きの重量は0.11kg重くなります。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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	モデル	ブレーキ	原点位置	取付プレート※2	ストローク	ケーブル長※3
	08：8mm 16：16mm	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）	N：ブレーキなし B：ブレーキ付き	N：標準原点※1 Z：反モータ側	N：プレートなし H：プレート付き	50：50mm 100：100mm 150：150mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	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※6

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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※6	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD※5	1：1m

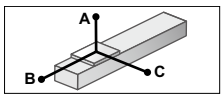
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. 省スペースモデル（R, L）の場合はプレート付きを選択できません。
※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※5. ブレーキ付きの場合はTS-SDはご使用になれません。
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

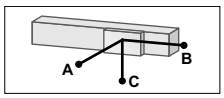
基本仕様

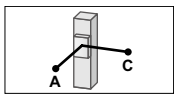
モーター		42□ステップモータ	
分解能		20480 パルス/回転	
繰り返し位置決め精度※1		±0.05 mm	
駆動方式	ストレート	すべりねじ	
	省スペース	すべりねじ＋ベルト	
ボールネジリード		8 mm	16 mm
最高速度※2		150 mm/sec	400 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	9 kg	6 kg
	垂直使用時	4 kg	2 kg
最大押付力		180 N	100 N
ストローク		50 mm / 100 mm / 150 mm	
本体断面最大外形	ストレート	W61 mm × H65 mm	
	省スペース	W108 mm × H70 mm	
ケーブル長		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「速度ー可搬質量」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。

許容オーバーハング量※







水平使用時　（単位：mm）

		A	B	C
リード16	2kg	3000	2123	1436
	4kg	2493	1001	680
	6kg	1571	627	428
リード8	3kg	3000	1375	932
	6kg	1571	627	428
	9kg	956	378	260

壁面取付使用時　（単位：mm）

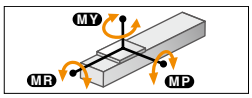
		A	B	C
リード16	2kg	1500	2091	3000
	4kg	710	975	2443
	6kg	440	603	1524
リード8	3kg	979	1347	3000
	6kg	440	603	1524
	9kg	260	355	912

垂直使用時　（単位：mm）

		A	C
リード16	1kg	3000	3000
	1.5kg	2458	2457
	2kg	1837	1837
リード8	2kg	1837	1837
	3kg	1217	1216
	4kg	907	906

※ 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）

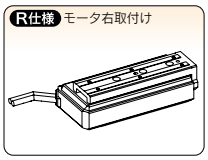
静的許容モーメント

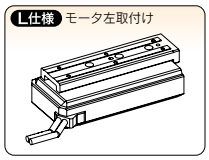


（単位：N・m）

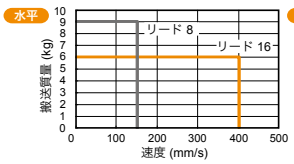
ストローク	MY	MP	MR
50mm	77	77	146
100mm	112	112	177
150mm	155	155	152

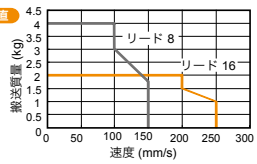
モータ取付方向（省スペースモデル）





速度ー可搬質量



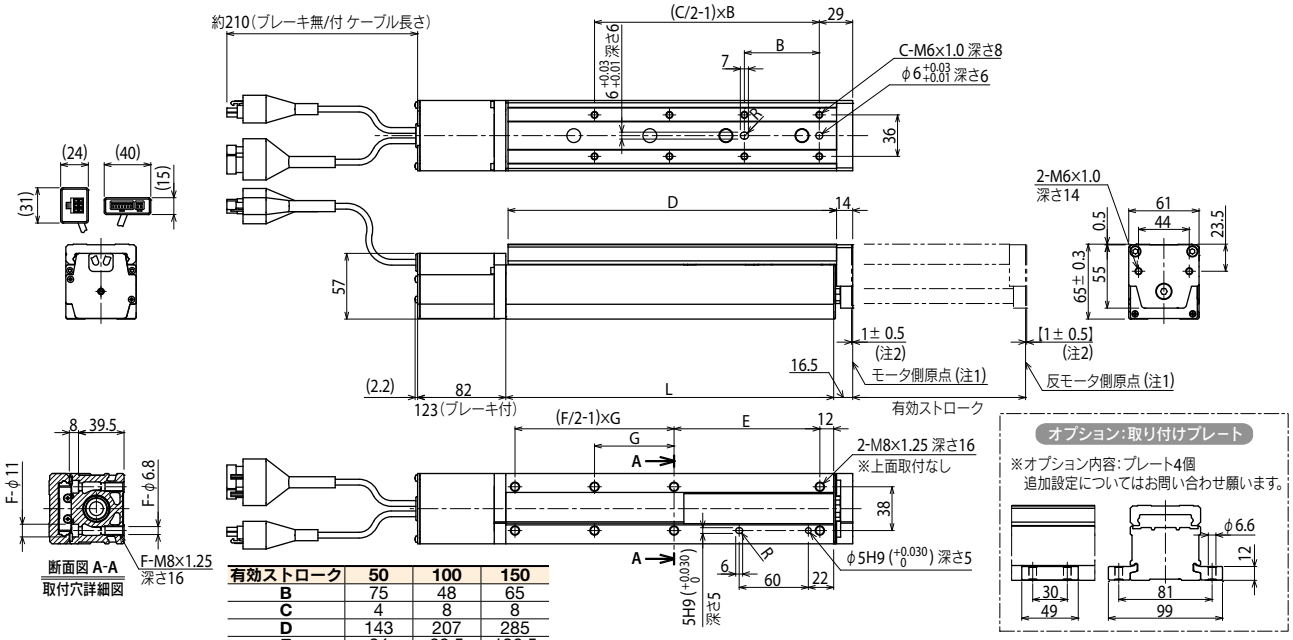


適用コントローラ

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

※ 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

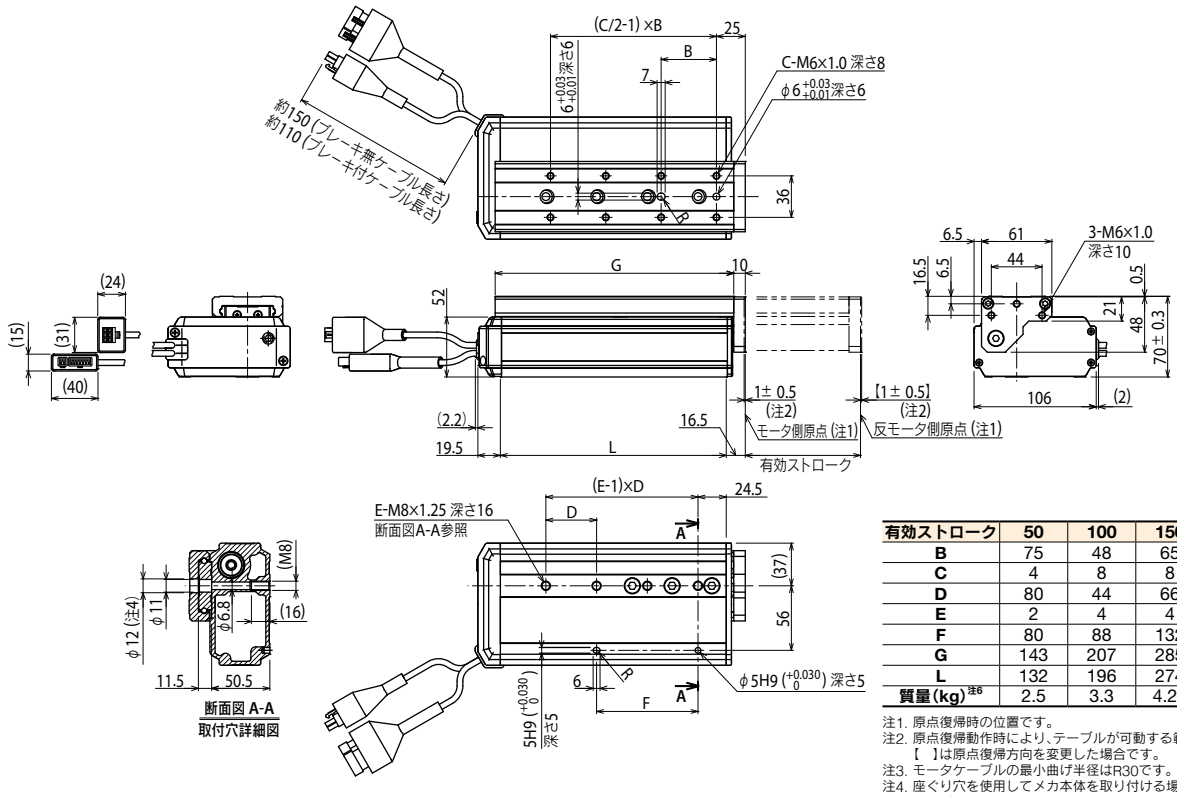


有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	143	207	285
E	84	98.5	126.5
F	4	4	6
G	40.5	88	69
L	144.5	206.5	284.5
質量（kg）注6	2.52	3.27	3.6

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。
【　】は原点復帰方向を変更した場合です。
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M6をご使用ください。
注5. ブレーキ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0.34kg重くなります。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

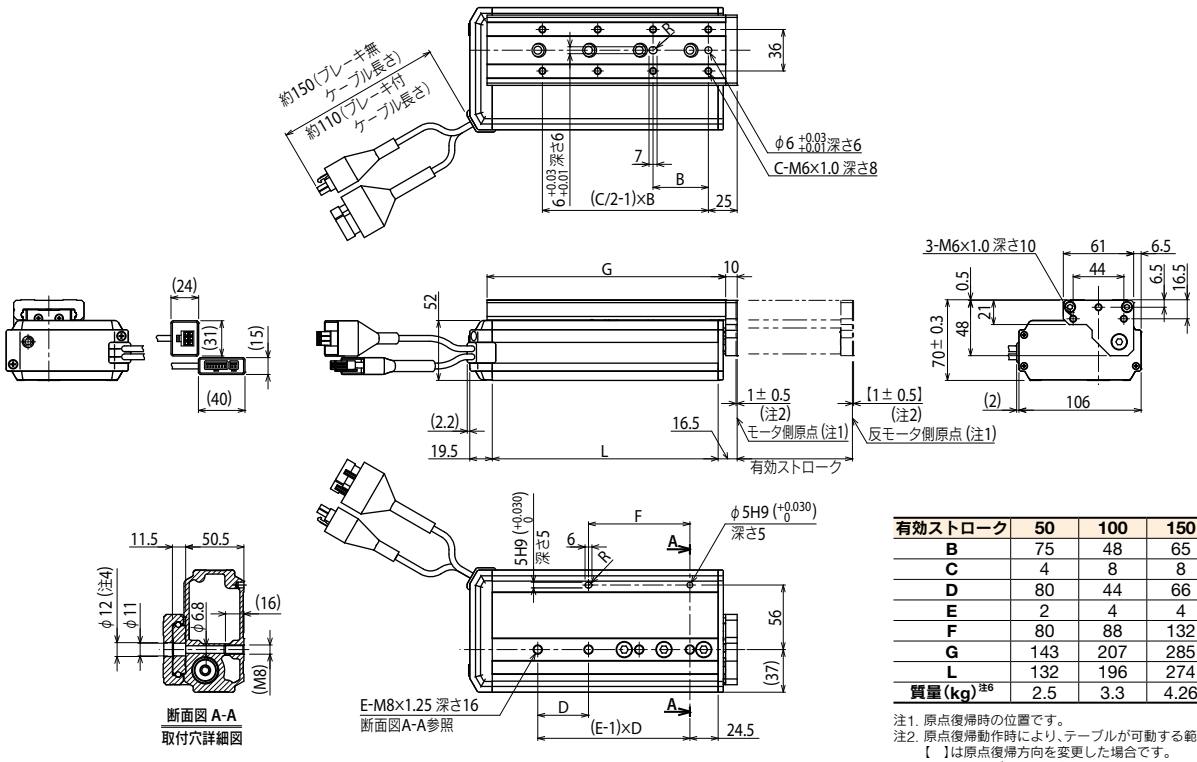
STH06　省スペースモデル　モータ右取付け　R



有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
質量(kg)注6	2.5	3.3	4.26

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。
【　】は原点復帰方向を変更した場合です。
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、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

STH06　省スペースモデル　モータ左取付け　L



有効ストローク	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
質量(kg)注6	2.5	3.3	4.26

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。
【　】は原点復帰方向を変更した場合です。
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、スライダをモータ側原点方向に押当て、六角穴付ボルト(M6)を挿入してください。
注5. ブレーキ付仕様の外形寸法は共通です。
注6. ブレーキ付きの重量は0.34kg重くなります。

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 [ ]

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※1
RF02	N：突当て仕様（有限回転）	N：標準 H：高剛性	N：標準 H：高トルク	L：左	N：CCW Z：CW	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

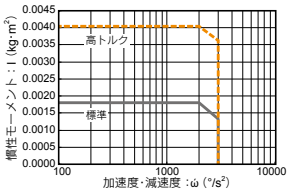
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

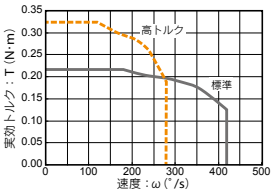
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.22 N・m	0.32 N・m
最大押当てトルク	0.11 N・m	0.16 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.0018 kg・m²	0.004 kg・m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	310 °	

※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.711をご参照ください。

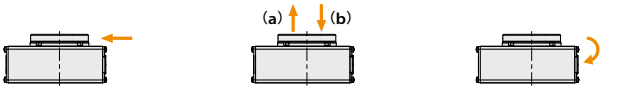
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



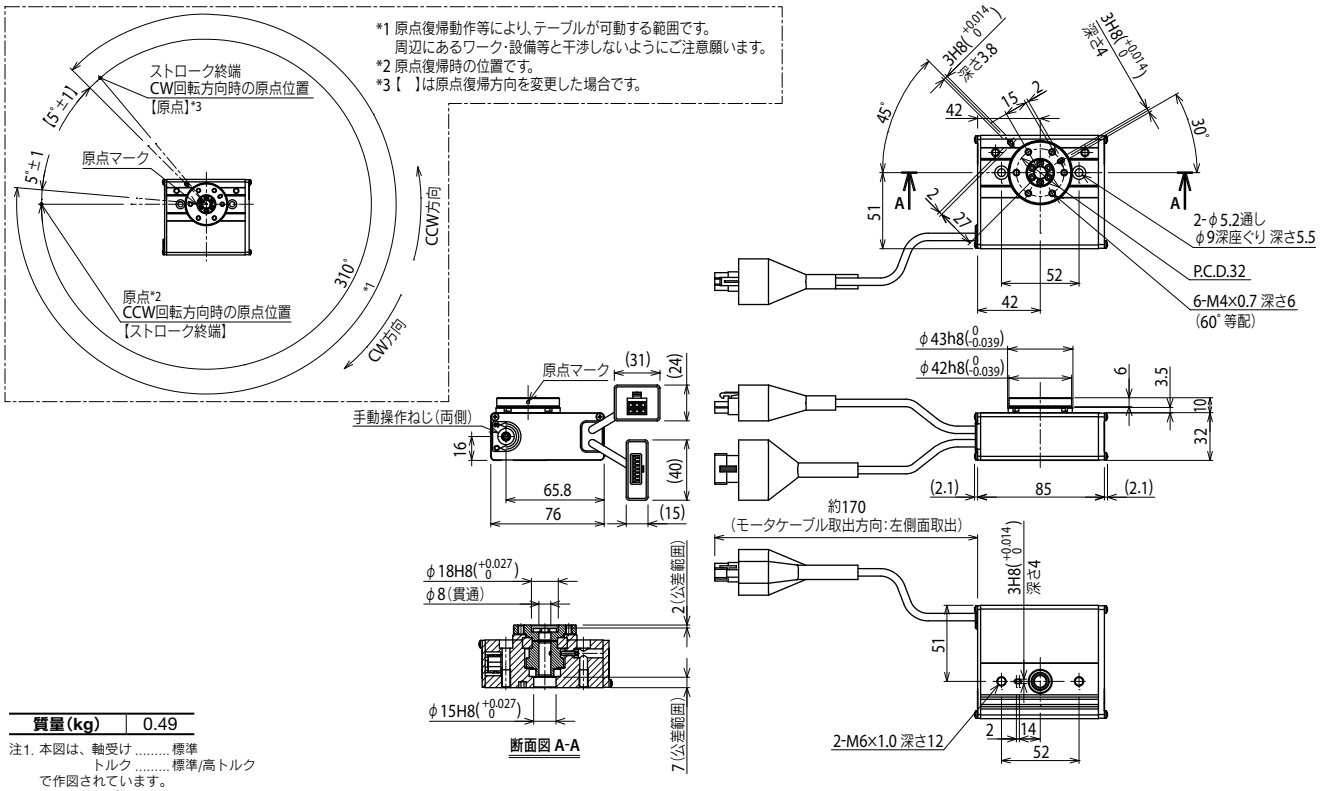
許容ラジアル荷重（N）		許容スラスト荷重（N）				許容モーメント（N・m）	
		(a)		(b)			
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74		78	107	2.4	2.9

※ 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 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

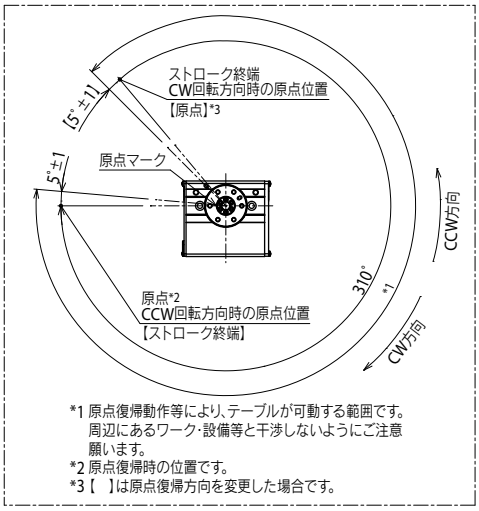


質量(kg)	0.49

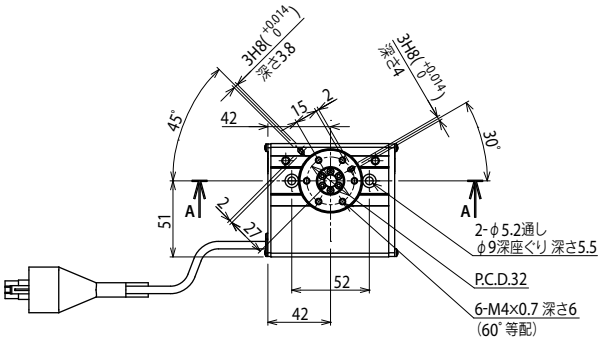
注1. 本図は、軸受け .....標準
トルク .....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

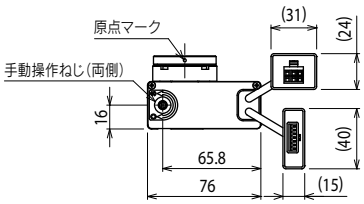
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

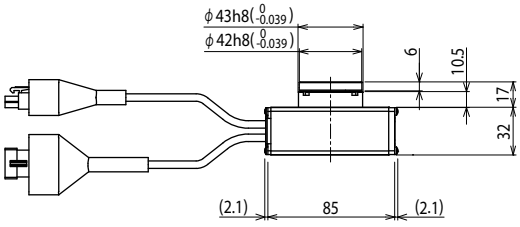
RF02-NH　突当て仕様 – 高剛性モデル

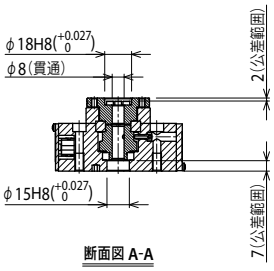


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。

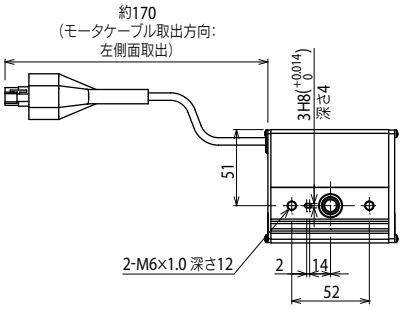








断面図 A-A



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。

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

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※1
	S:センサー仕様（リミットレス回転）	N:標準 H:高剛性	N:標準 H:高トルク	L:左	N:CCW Z:CW	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2S

ロボットポジショナ	入出力
S2S:TS-S2S※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

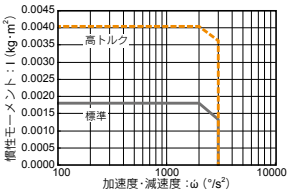
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

■基本仕様

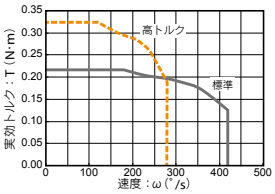
モーター	20□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05°	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420°/sec	280°/sec
最大回転トルク	0.22 N·m	0.32 N·m
最大押当てトルク	0.11 N·m	0.16 N·m
バックラッシ	±0.5°	
最大慣性モーメント※3	0.0018 kg·m²	0.004 kg·m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360°	

※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.711をご参照ください。

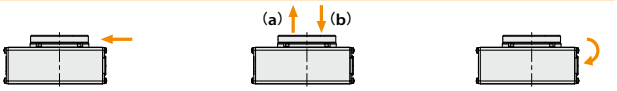
■慣性モーメント－加速度・減速度



■実効トルク－速度



■許容荷重



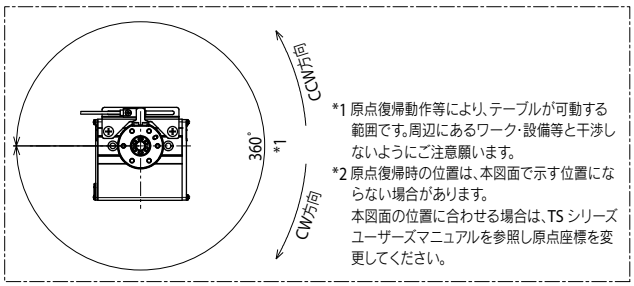
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重(N) (a)		許容スラスト荷重(N) (b)		許容モーメント (N·m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
78	86	74		78	107	2.4	2.9

※ 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。

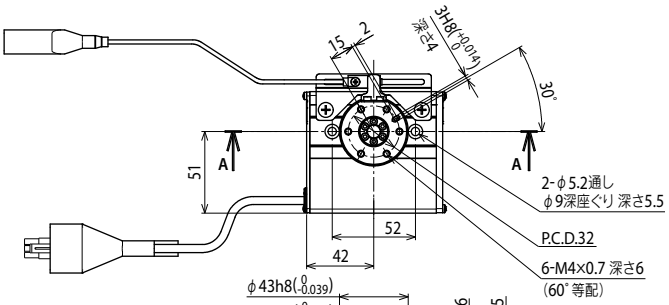
■適用コントローラ

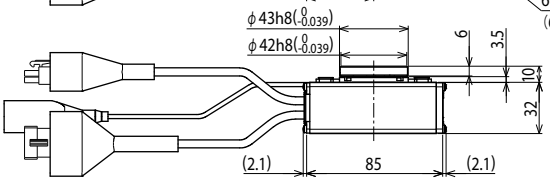
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

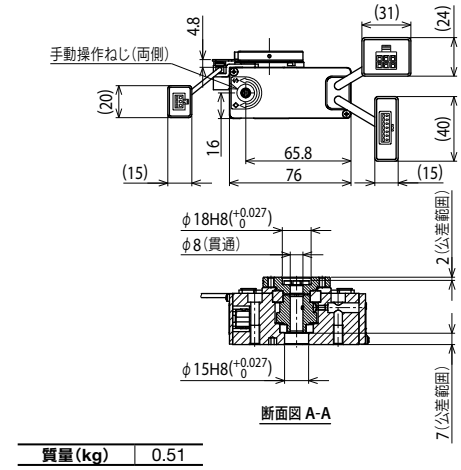
RF02-SN　センサー仕様－標準モデル

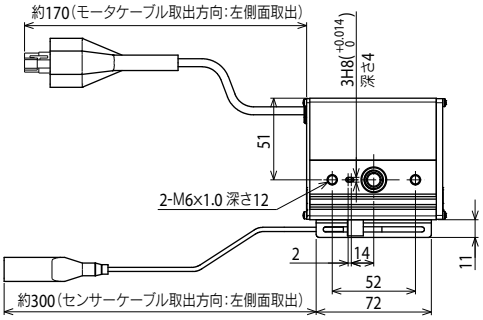


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。







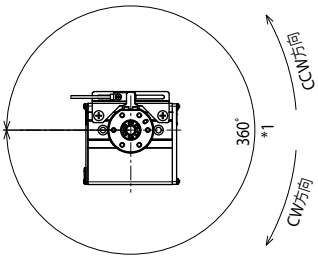


質量(kg)	0.51

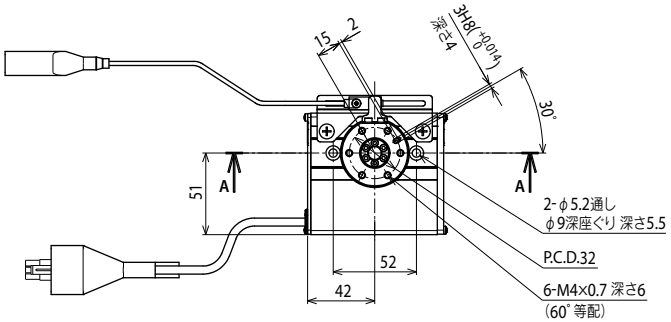
注1. 本図は、軸受け……標準
トルク……標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注3. モータケーブル取出方向は左側面のみとなります。

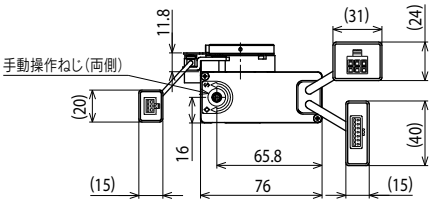
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

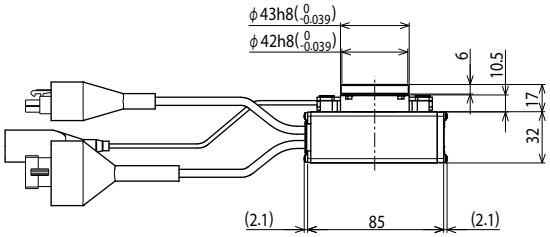
RF02-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

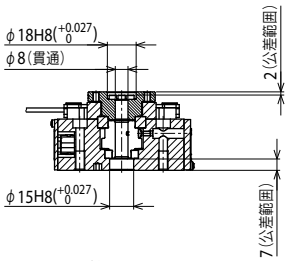


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

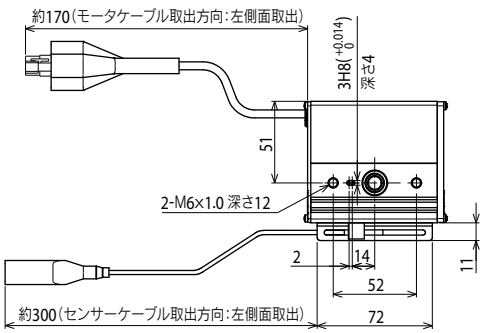








断面図 A-A



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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

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 - N - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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※1
RF03	N：突当て仕様（有限回転）	N：標準 H：高剛性	N：標準 H：高トルク	R：右 L：左	N：CCW Z：CW	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

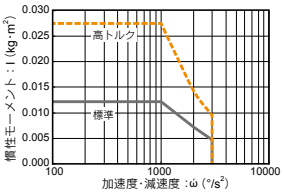
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

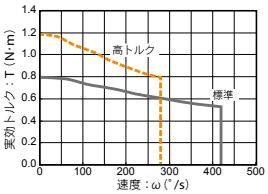
モーター	28□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.8 N・m	1.2 N・m
最大押当てトルク	0.4 N・m	0.6 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.012 kg・m²	0.027 kg・m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	320 °	

※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.711をご参照ください。

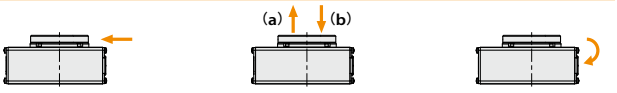
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



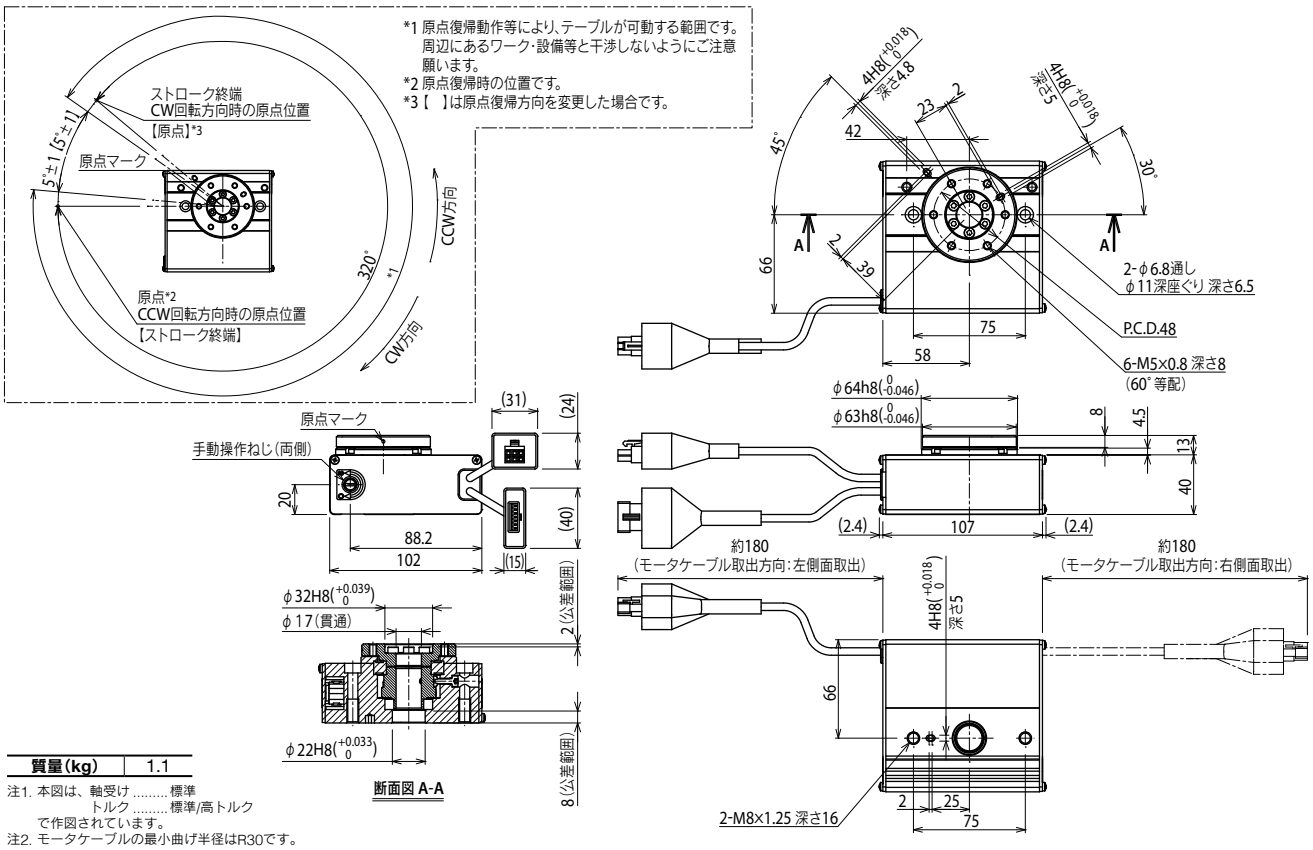
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N) (a)		(b)		許容モーメント (N・m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
196	233	197		363	398	5.3	6.4

※ 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 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

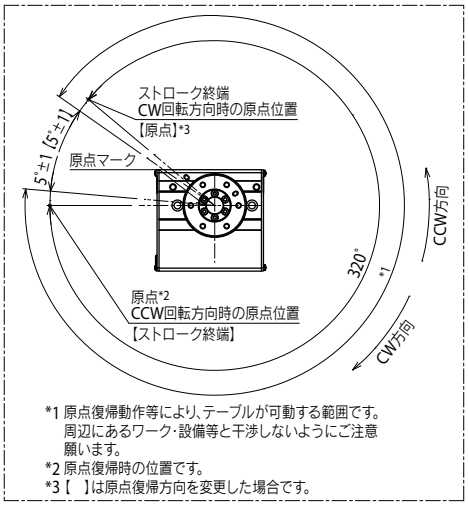


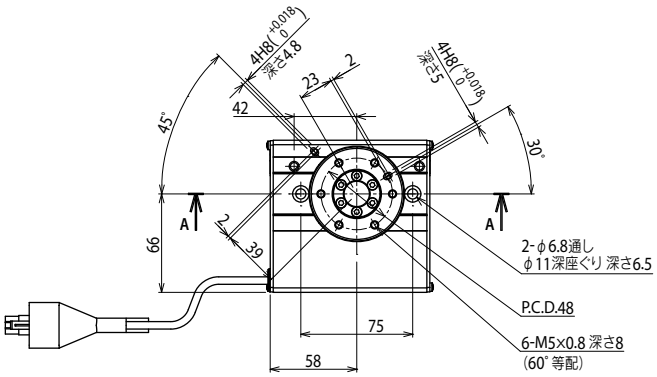
質量(kg)	1.1

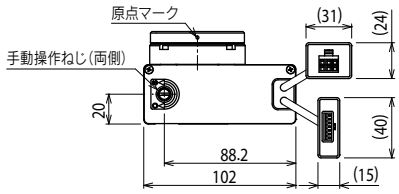
注1. 本図は、軸受け……標準
トルク……標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

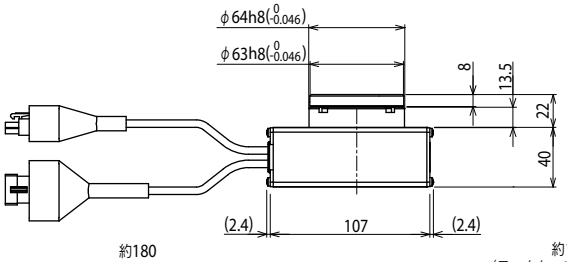
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

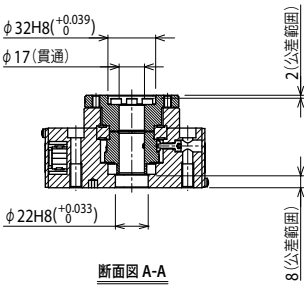
RF03-NH　突当て仕様 – 高剛性モデル

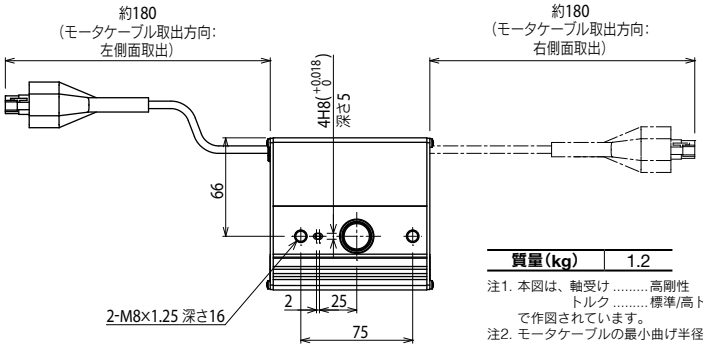












質量(kg)	1.2

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。

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	軸受け	トルク	ケーブル取出方向	回転方向	ケーブル長※1
RF03	S:センサー仕様（リミットレス回転）	N:標準 H:高剛性	N:標準 H:高トルク	R:右 L:左	N:CCW Z:CW	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2S

ロボットポジショナ	入出力
S2S:TS-S2S※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

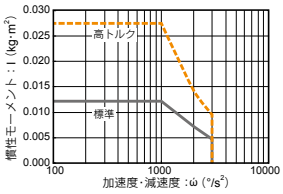
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

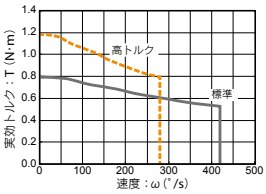
モーター	28□ステップモータ	
分解能	4096 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	0.8 N・m	1.2 N・m
最大押当てトルク	0.4 N・m	0.6 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.012 kg・m²	0.027 kg・m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※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.711をご参照ください。

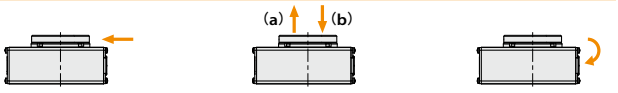
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



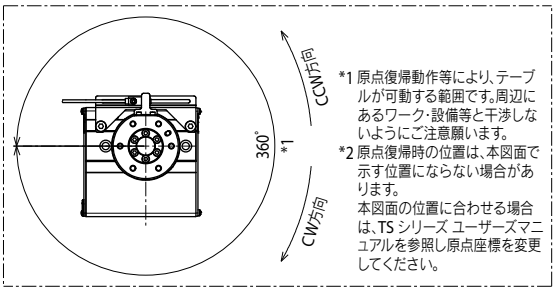
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重(N) (a)		許容スラスト荷重(N) (b)		許容モーメント (N・m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
196	233	197		363	398	5.3	6.4

※ 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。

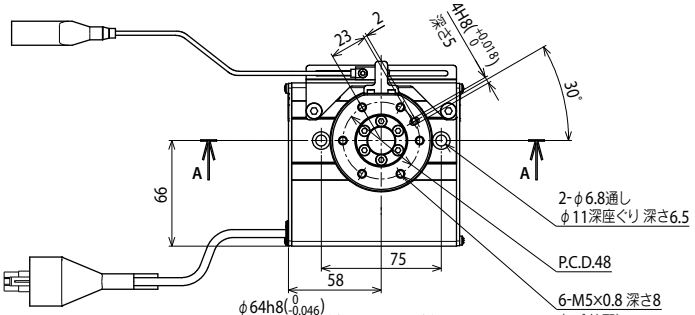
適用コントローラ

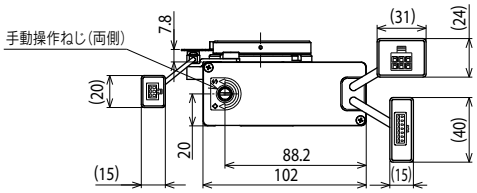
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

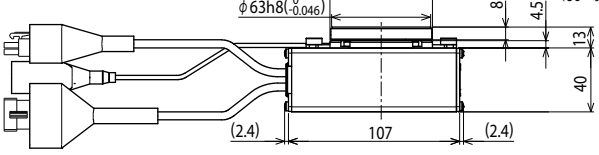
RF03-SN　センサー仕様－標準モデル

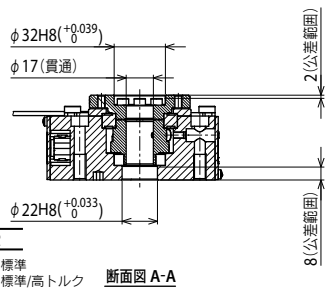


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

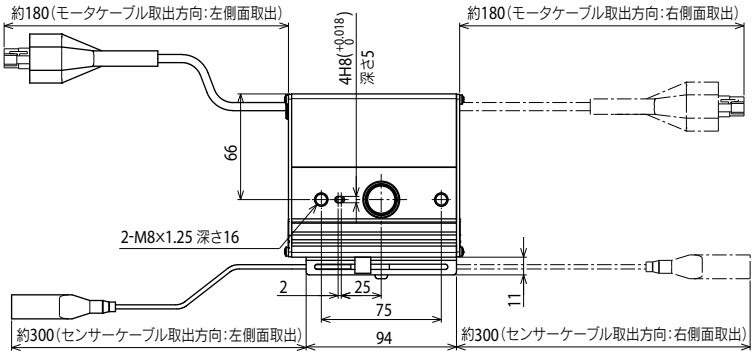








断面図 A-A

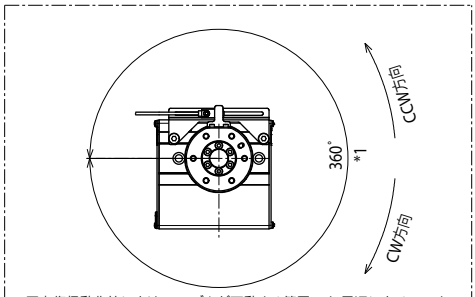


質量(kg)	1.2

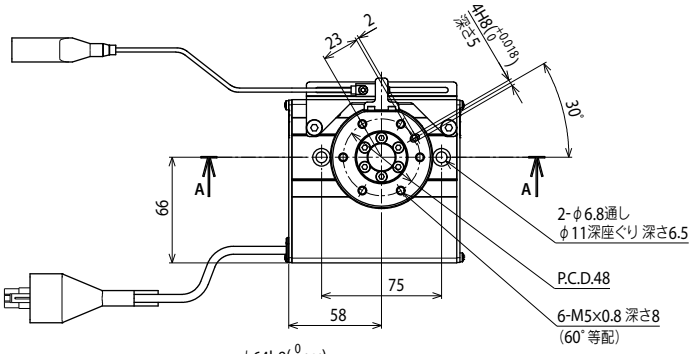
注1. 本図は、軸受け……標準
トルク……標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

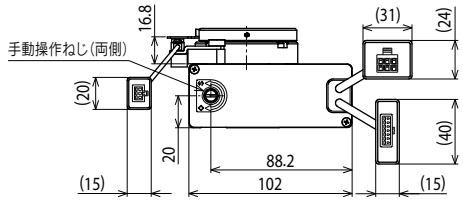
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

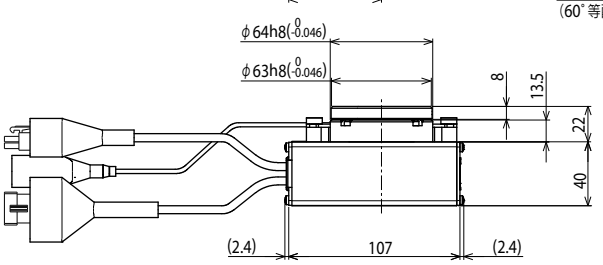
RF03-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

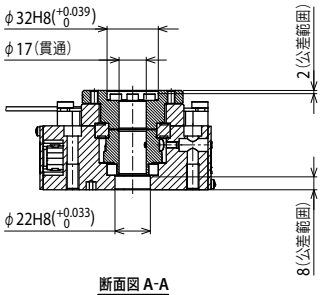


*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。

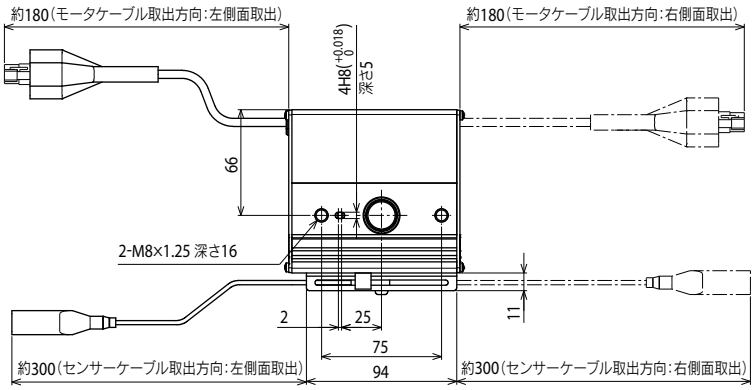








断面図 A-A



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。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

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 - N - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ] - [ ]

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※1
RF04	N：突当て仕様（有限回転）	N：標準 H：高剛性	N：標準 H：高トルク	R：右 L：左	N：CCW Z：CW	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B：有り（アブソ仕様） N：なし（インクリ仕様）

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

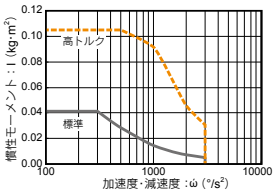
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

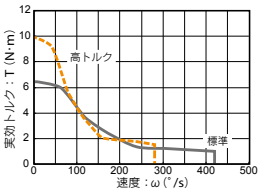
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア＋ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	6.6 N・m	10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m	5 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.04 kg・m²	0.1 kg・m²
ケーブル長	標準：1 m / オプション：3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	320 °	

※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.711をご参照ください。

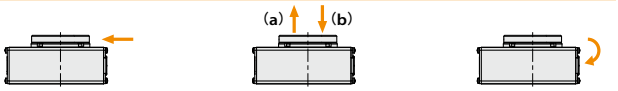
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



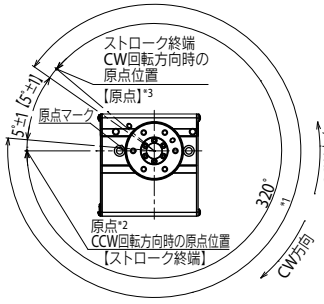
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重 (N) (a)		許容スラスト荷重 (N) (b)		許容モーメント (N・m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
314	378	296		398	517	9.7	12.0

※ 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。

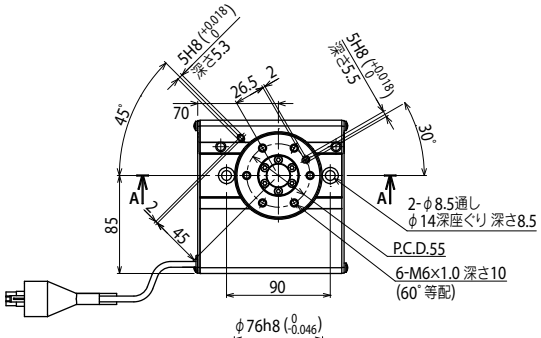
適用コントローラ

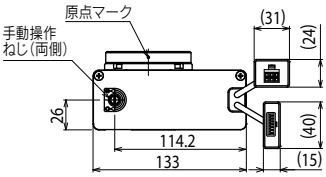
コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

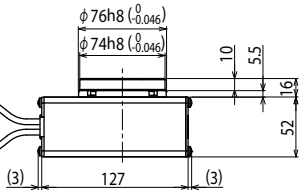
RF04-NN　突当て仕様－標準モデル

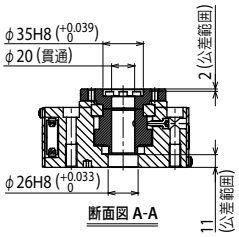


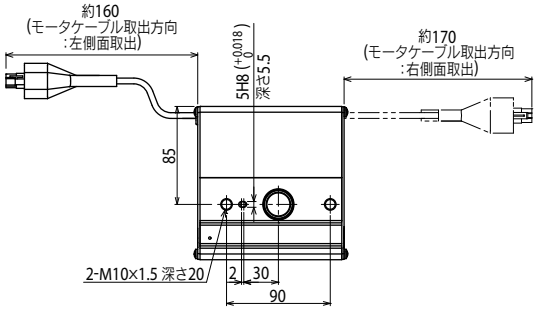
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置です。
*3【　】は原点復帰方向を変更した場合です。









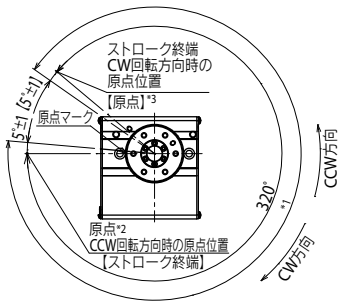


質量(kg)	2.2

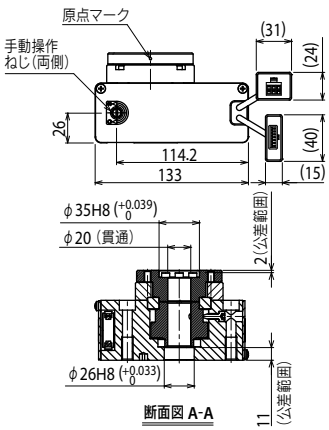
注1. 本図は、軸受け .....標準
トルク .....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

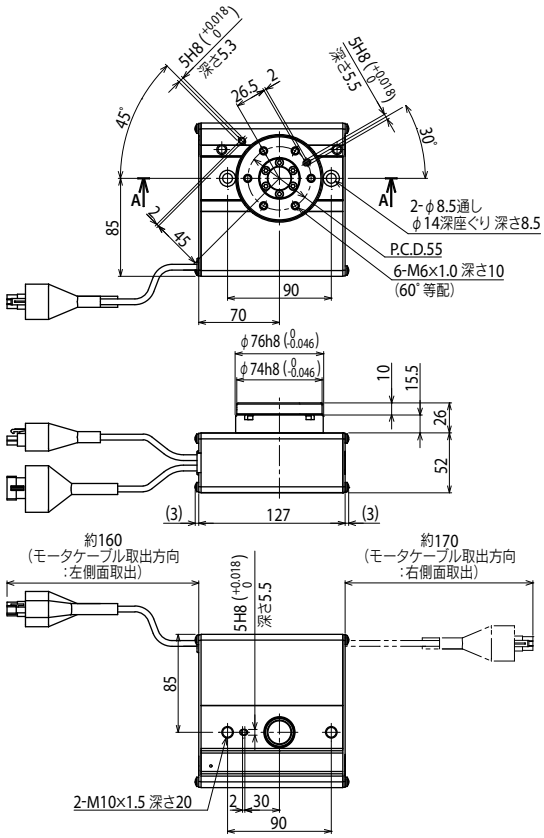
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602

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願います。
*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 - □ - □ - □ - □ - □

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※1
RF04	S:センサー仕様（リミットレス回転）	N:標準 H:高剛性	N:標準 H:高トルク	R:右 L:左	N:CCW Z:CW	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2S

ロボットポジショナ	入出力
S2S:TS-S2S※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SHS

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SHS:TS-SHS	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

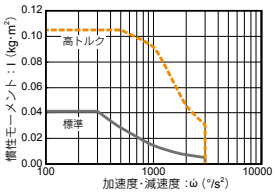
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

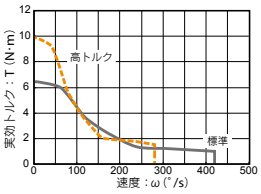
モーター	42□ステップモータ	
分解能	20480 パルス/回転	
繰返し位置決め精度※1	±0.05 °	
駆動方式	特殊ウォームギア+ベルト	
タイプ	標準	高トルク
最高速度※2	420 ° /sec	280 ° /sec
最大回転トルク	6.6 N・m	10 N・m
最大押当てトルク	3.3 N・m	5 N・m
バックラッシ	±0.5 °	
最大慣性モーメント※3	0.04 kg・m²	0.1 kg・m²
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m	
回転範囲	360 °	

※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.711をご参照ください。

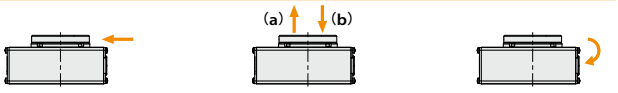
慣性モーメント－加速度・減速度



実効トルク－速度



許容荷重



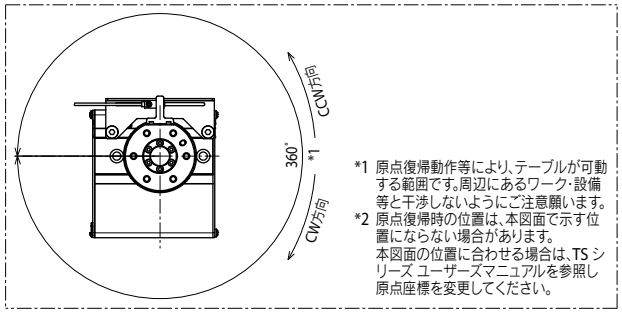
許容ラジアル荷重 (N)		許容スラスト荷重(N) (a)		許容スラスト荷重(N) (b)		許容モーメント (N・m)	
標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル	標準モデル	高剛性モデル
314	378	296		398	517	9.7	12.0

※ 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。

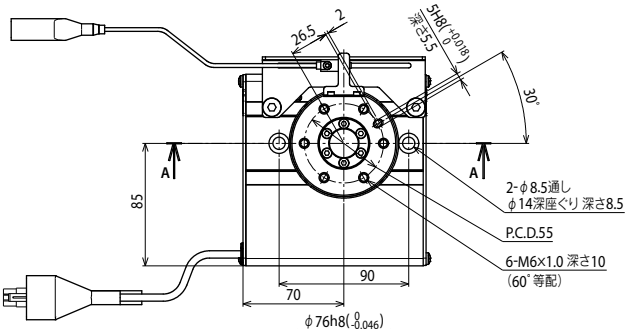
適用コントローラ

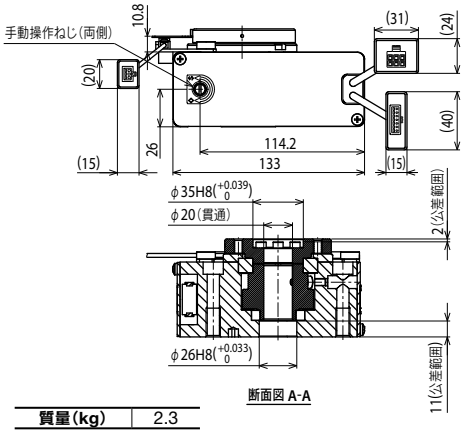
コントローラ	運転方法
TS-S2S TS-SHS	ポイントトレース/ リモートコマンド

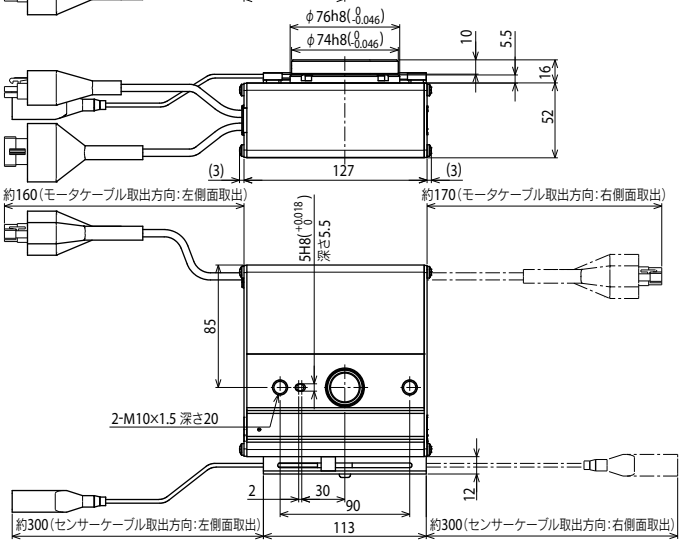
RF04-SN　センサー仕様－標準モデル



*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願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。
本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。





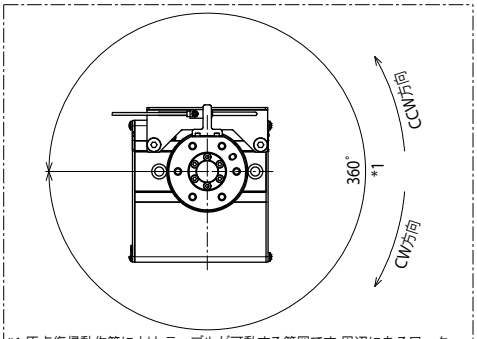


質量(kg)	2.3

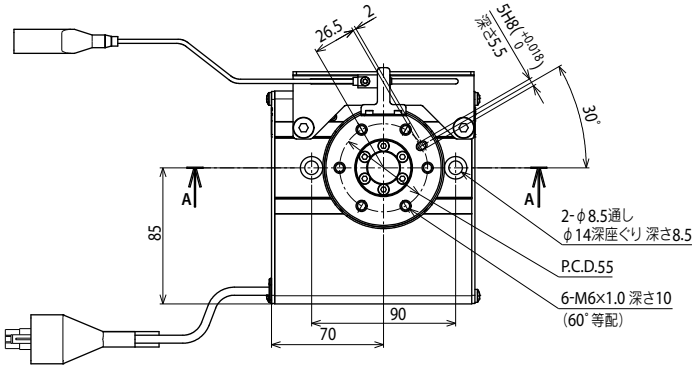
注1. 本図は、軸受け.....標準
トルク.....標準/高トルク
で作図されています。
注2. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

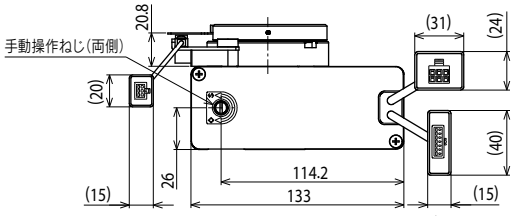
適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

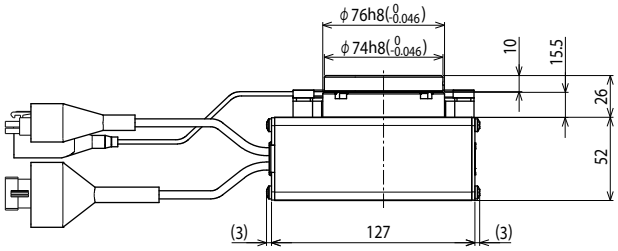
RF04-SH　センサー仕様 – 高剛性モデル

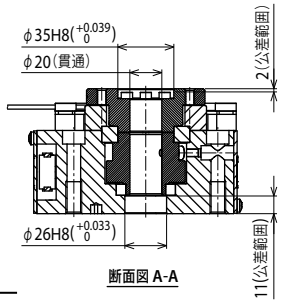


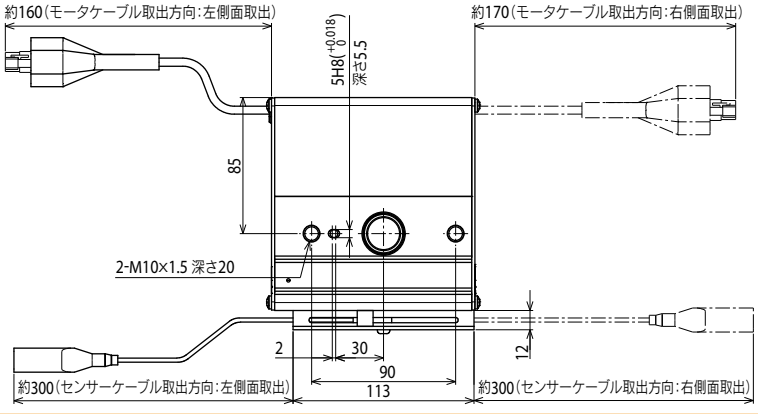
*1 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意願います。
*2 原点復帰時の位置は、本図面で示す位置にならない場合があります。本図面の位置に合わせる場合は、TS シリーズ ユーザーズマニュアルを参照し原点座標を変更してください。











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. モータケーブル、センサーケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592

BD04 ベルトタイプ

● 標準CE対応

注文型式

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※1
BD04	48	N	N		
	48：48mm	N：ブレーキなし	N：標準原点	300：300mm 500：500mm 600：600mm 700：700mm 800：800mm 900：900mm 1000：1000mm	1K：1m 3K：3m 5K：5m 10K：10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

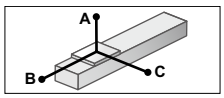
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

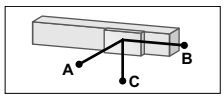
基本仕様

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	±0.1 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「速度ー可搬質量」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)

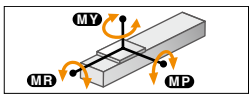
	A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504
1kg	3933	968	747

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
0.5kg	1614	1942	8013
1kg	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)

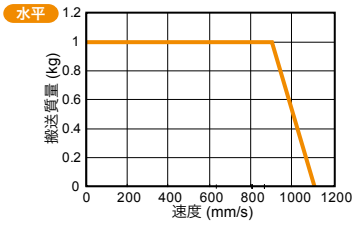
静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
10	10	20

速度ー可搬質量



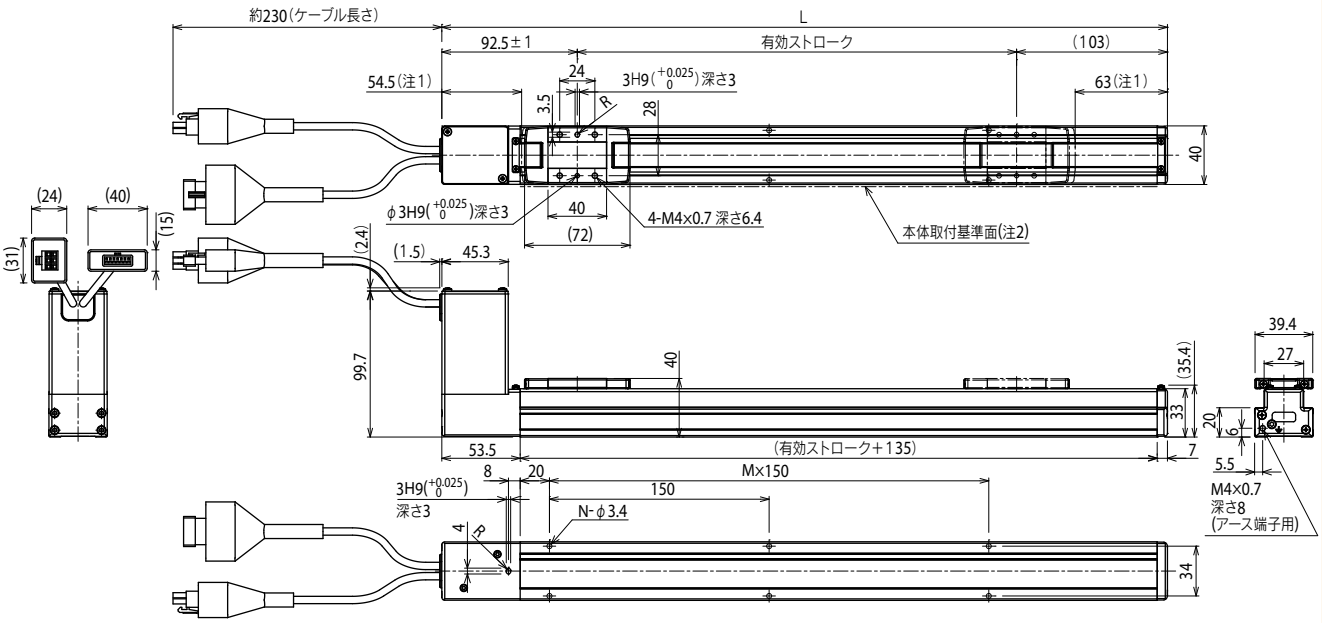
■早見表

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 TS-SH	ポイントトレース/ 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. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602

BD05 ベルトタイプ

● 標準CE対応

■注文型式

BD05 - **48** - **N** - **N** - [ ] - [ ] -

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※1
	48：48mm	N：ブレーキなし	N：標準原点	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

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2：TS-S2※2	NP：NPN PN：PNP CC：CC-Link DN：DeviceNet™ EP：EtherNet/IP™ PT：PROFINET GW：I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B：有り(アブソ仕様) N：なし(インクリ仕様)

SD **1**

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD：TS-SD	1：1m

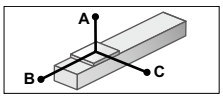
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

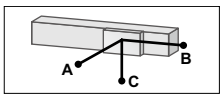
■基本仕様

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	±0.1 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「速度ー可搬質量」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)

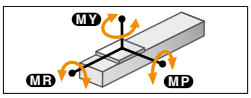
	A	B	C
1kg	9445	2274	1681
3kg	2982	702	553
5kg	1689	385	325

壁面取付使用時 (単位：mm)

	A	B	C
1kg	1784	2312	9545
3kg	573	743	3082
5kg	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)

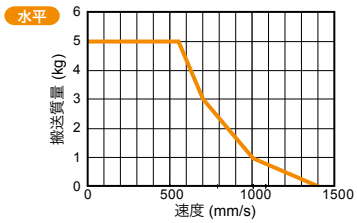
■静的許容モーメント



(単位：N・m)

MY	MP	MR
27	27	52

■速度ー可搬質量



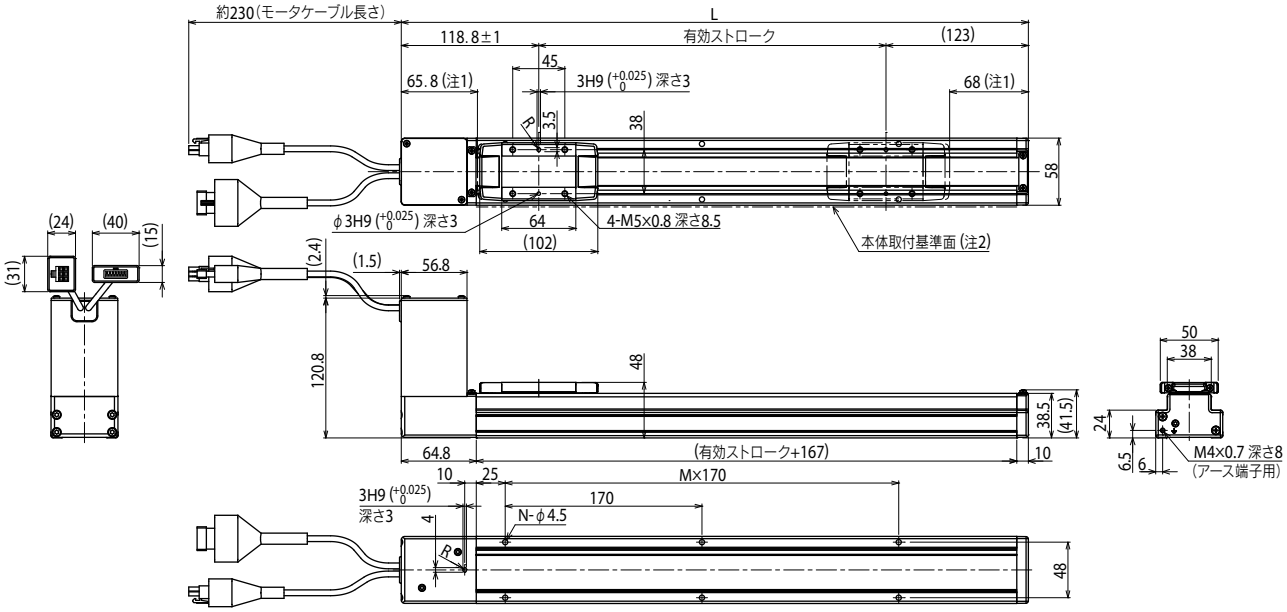
■早見表

可搬 (kg)	速度 (mm/sec)	%
5	550	39
3	700	50
1	1000	71
0	1400	100

■適用コントローラ

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

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. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602

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	ブレーキ	原点位置	ストローク	ケーブル長※1
BD07	48:48mm	N:ブレーキなし	N:標準原点	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:1m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2:TS-S2※2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※3

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
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	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD 1

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

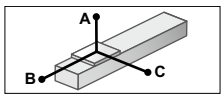
※1. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※2. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※3. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

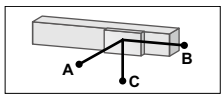
基本仕様

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	±0.1 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「速度ー可搬質量」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)

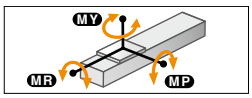
	A	B	C
3kg	5767	1353	1247
8kg	1839	399	458
14kg	829	154	254

壁面取付使用時 (単位:mm)

	A	B	C
3kg	1324	1354	5588
8kg	474	399	1658
14kg	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)

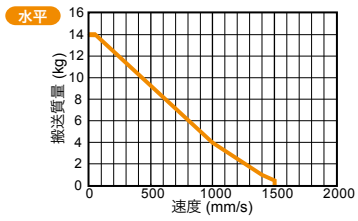
静的許容モーメント



(単位:N・m)

MY	MP	MR
46	46	101

速度ー可搬質量



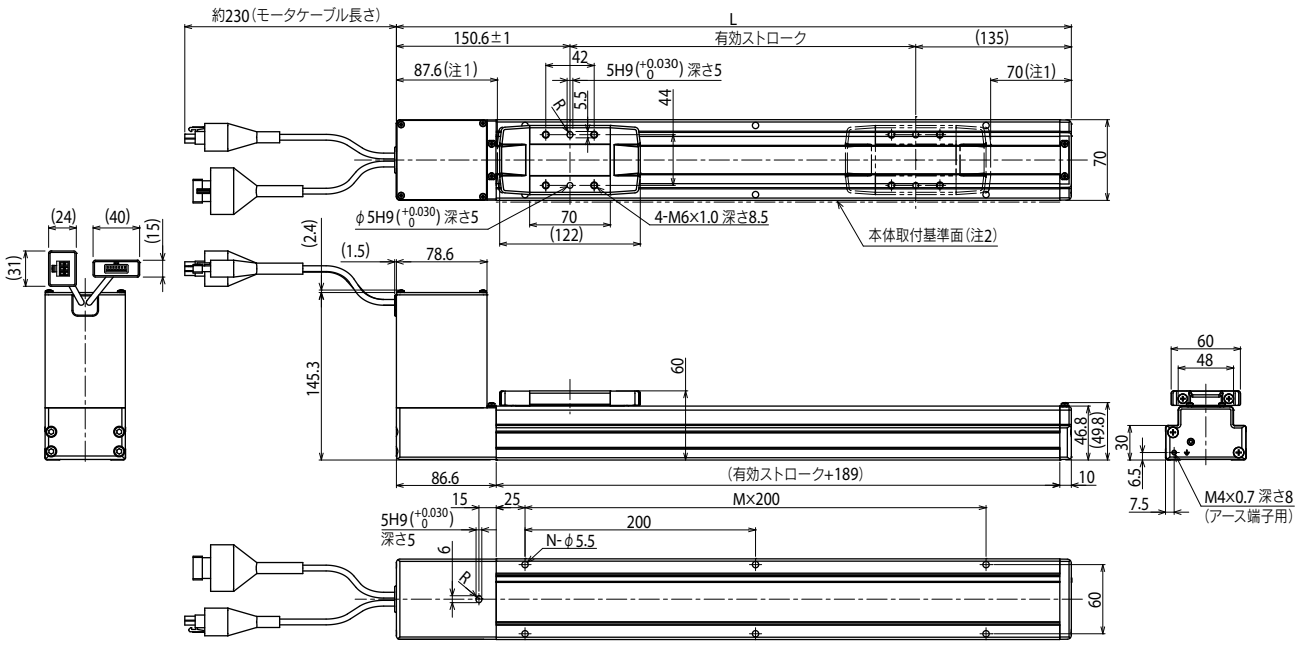
■早見表

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 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

BD07



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. モータケーブルの最小曲げ半径はR30です。

適用コントローラ TS-S2 ▶ 592 TS-SH ▶ 592 TS-SD ▶ 602