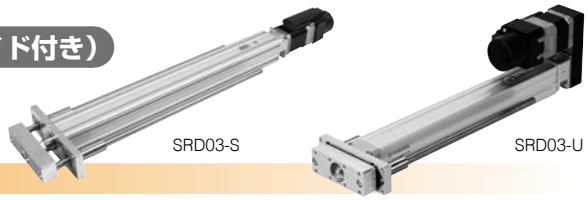
SRD03 ロッドタイプ（サポートガイド付き）

● 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。

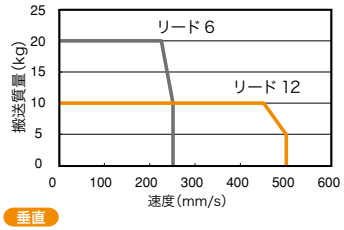
基本仕様

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	

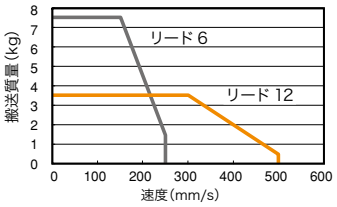
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。詳細についてはP.336をご参照ください。

速度一可搬質量

水平



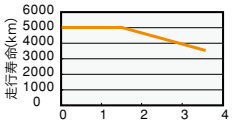
垂直



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



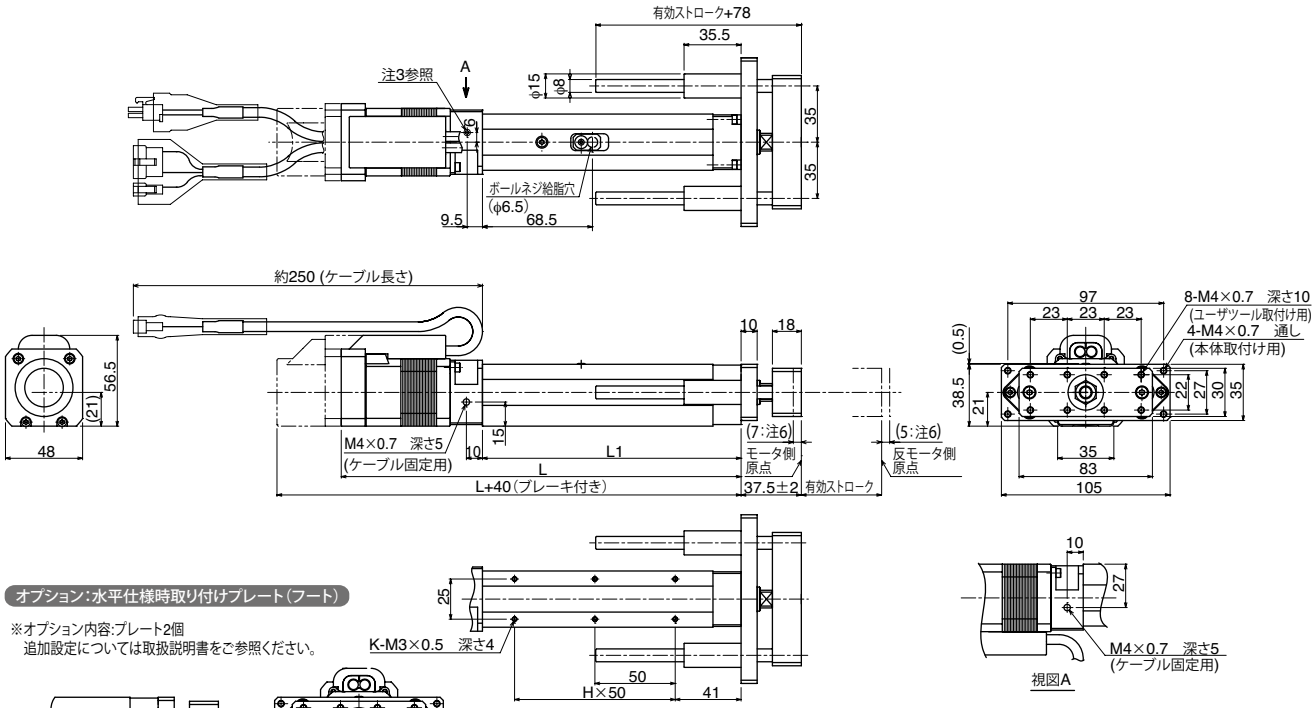
※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

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

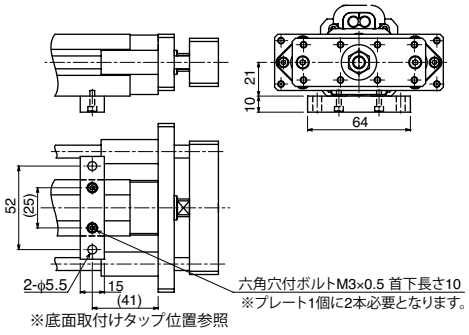
コントローラ	運転方法
TS-SD	パルス列

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。