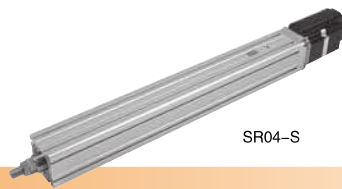


SR04

拉杆式电缸

- 支持标准 CE
- 可选择原点反马达侧：导距 6、12



SR04-S



SR04-R

订购型号

SR04

机器人主机

导距指定
12: 12mm
06: 6mm
02: 2mm

机型
S: 直接型
R: 节省空间型^{※3}
(右侧安装马达)
L: 节省空间型^{※3}
(左侧安装马达)

刹车
N: 无刹车
B: 带刹车

原点位置^{※1}
N: 标准原点
Z: 反马达侧

安装板
N: 无安装板
H: 带底座
V: 带法兰

行程
50~300
(50mm 间距)

电缆长度^{※2}
1K: 1m
3K: 3m
5K: 5m
10K: 10m

S2

适用控制器^{※4}
S2: TS-S2

输入、输出

NP: NPN
PN: PNP
CC: CC-Link
DN: DeviceNet
EP: EtherNet/IP

SD

适用控制器
SD: TS-SD

1

I/O 电缆
1: 1m

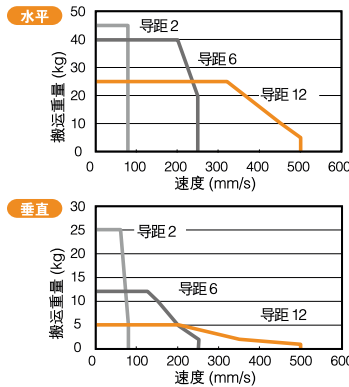
- ※1. 导距 2 不可变更原点位置 (反马达侧)。
- ※2. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※3. 有关供油用前端喷嘴的详情请参阅 P.97。
- ※4. 有关 DIN 导轨的详情请参阅 P.454。

基本规格

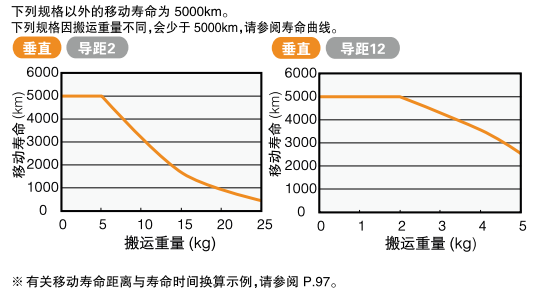
马达	42□步进马达			
分辨率 (脉冲/旋转)	20480			
反复定位精度 (mm)	±0.02			
减速机构	滚珠丝杆 φ 8 (C10 级) φ 10 (C10 级)			
滚珠丝杆导距 (mm)	12	6	2	
最高速度 (mm/sec) ^{※1}	500	250	80	
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	25	40	45
	垂直使用时	5	12	25
最大推进力 (N)	150	300	600	
行程 (mm)	50 ~ 300 (50 间距)			
空转	0.1mm 以下			
拉杆不旋转精度 (°)	±1.0			
全长 (mm)	水平使用时	行程 + 263		
	垂直使用时	行程 + 303		
主机截面最大外形 (mm)	W48 × H58			
电缆长度 (m)	标准: 1 / 选配: 3, 5, 10			

- ※1. 最高速度会根据搬运重量发生变化。此外, 如果行程过长, 则受滚珠丝杆的危险速度限制, 最高速度有所下降。详情请参阅右侧的“速度—搬运重量”图表及图纸下侧所示的最高速度表。

速度—搬运重量

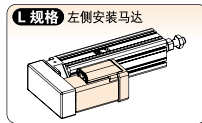
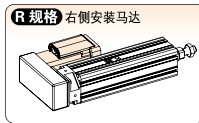


移动寿命



※ 有关移动寿命距离与寿命时间换算示例, 请参阅 P.97。

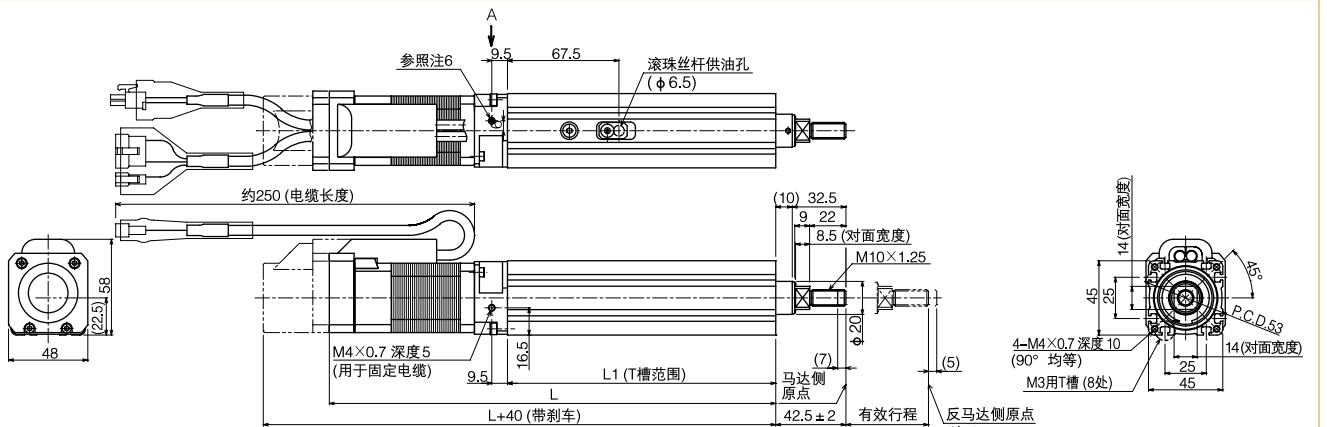
马达安装方向 (节省空间型)



适用控制器

控制器	运行方法	控制器	运行方法
TS-S2	迹点定位/遥控命令	TS-SD	脉冲列

SR04 直接型 S

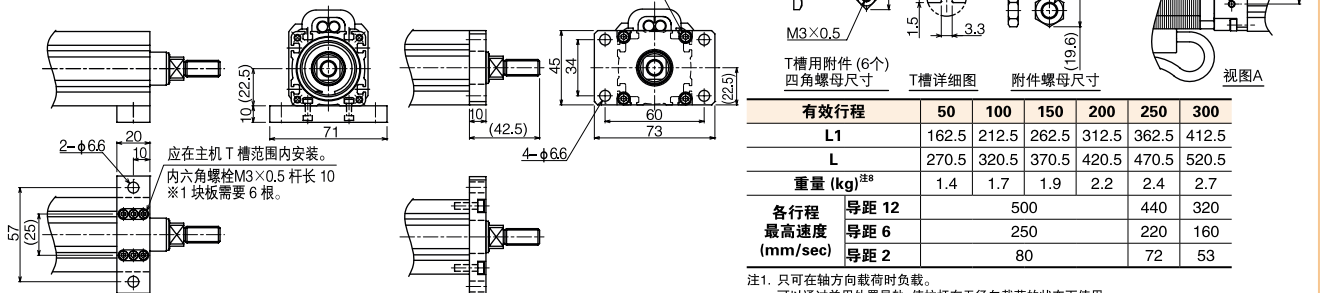


选配件：水平规格时的安装板 (底座)

- ※选配件内容: 安装板 2 块/螺母 12 根
- 有关追加设定, 请参阅使用说明书。

选配件：垂直规格时的安装板 (法兰)

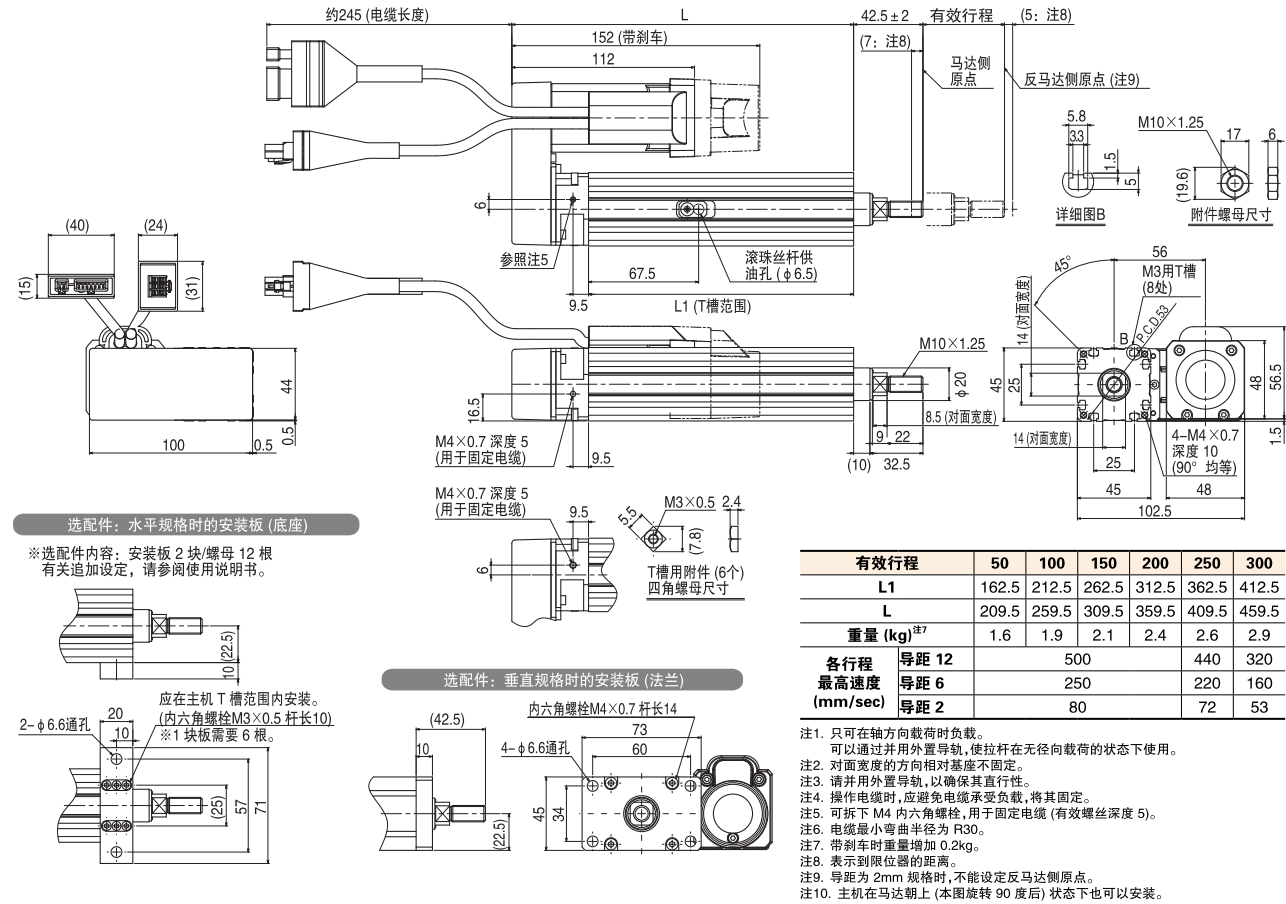
内六角螺栓M4×0.7 杆长14



有效行程	50	100	150	200	250	300
L1	162.5	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5
重量 (kg) ^{※8}	1.4	1.7	1.9	2.2	2.4	2.7
各行程						
最高速度						
导距 12						
导距 6						
导距 2						

- 注1. 只可在轴方向载荷时负载。
- 注2. 可以通过并外置导轨, 使拉杆在无径向载荷的状态下使用。
- 注3. 对面宽度的方向相对底座面不固定。
- 注4. 请并外置导轨, 以确保其直线性。
- 注5. 导距为 2mm 规格时, 不能设定反马达侧原点。
- 注6. 操作电缆时, 应避免电缆承受负载, 将其固定。
- 注7. 可拆下 M4 内六角螺栓, 用于固定电缆 (有效螺丝深度 5)。
- 注8. 带刹车时重量增加 0.2kg。
- 注9. 表示到限位器的距离。

SR04 节省空间型 右侧安装马达 R



SR04 节省空间型 左侧安装马达 L

