瞣

●高导距:导距 20 ●原点反马达

□订购型号

T6		-SR1-X- 05 -	
12:12mm 6:6mm BK:带刹车	技術体 - 行程 - -	- 適用控制器 - 販动 - 支持CE 标准 SR1X TS-X ⁸² RDX ⁸²	- 再生转至 - 輸入輸出选择 - 电池 N:NPN P:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet PB:Profibus YC:YC-Link®3 (绝对式规格)

- ※1. 机器人电缆为标准电缆。可变更为抗弯曲电缆 (RDX 不支持)。有关机器人电缆的洋情请参阅 P.423 的说明。 ※2. 有关 TS-X、RDX 的选配项,请参阅各控制器页的订购型号 (TS-X: P.355、RDX: P.365)。 ※3. 只适用 YC-Link 的副轴 (Slave) 设定。

■基本规格 马达输出 AC (W) 60 反复定位精度^{※1}(mm) ±0.02 滚珠螺杆 (C10 级) 减速机构 滚珠螺杆导距 (mm) 20 12 最高速度^{**2}(mm/sec) 1333 800 400 12 30 水平使用时 10 最大搬运重量 (kg) 4 8 垂直使用时 51 85 170 额定推力(N) 50~800^{※3}(50间距) 行程 (mm) 水平使用时 行程+247.5 全长 (mm) 垂直使用时 行程+285.5 主机截面最大外形 (mm) W65×H56 电缆长度 (m) 标准: 3.5 / 选配: 5.10 线性导轨形式 2 列哥德式×1 导轨 位置检测器 旋转变压器**4 分辨率 (脉冲/旋转) 16384



5kg 694

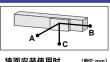
10kg 374

30kg 159 73 236

33 109

> 0 25

※ 导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。







水	平使用	付	(.)	单位:mm)	墙	面安装	使用时	(9	粒:mm)	垂	直使用	村 (4	l位:mm)
		Α	В	С			Α	В	С			Α	С
导	2kg	319	184	234	류	2kg	234	152	265	导	1kg	355	352
异距	6kg	98	37	77	距	6kg	61	13	71	距	2kg	165	165
20	10kg	64	0	55	20	10kg	30	0	42	12	4kg	70	72
导	3kg	624	125	335	导	3kg	293	96	510	导	2kg	171	172
异距	8kg	273	41	121	距	8kg	89	14	210	距	4kg	73	74
12	12ka	216	24	77	12	12ka	43	0	130	6	8ka	23	26

204

0 0 0

45

0 72

245

5kg

10kg 6

30kg

C			Α	C
265	异距	1kg	355	352
71		2kg	165	165
42	12	4kg	70	72
510	导距	2kg	171	172
210		4kg	73	74
130	6	8kg	23	26
530				

MY	MP	MR
35	40	50

72	■ 适用控制器				
74	控制器	运行方法			
26	SR1-X-05	程序/ 迹点定位/ 遥控命令/ 在线命令			
	TS-X205	迹点定位			
	RDX-05-RBR1	脉冲列			

- ※1. 单方向的反复定位精度。
 ※2. 行程超过 650mm 时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠螺杆的共振情况(危险速度)。此时,应参考图纸下侧裹格所示的最高速度,通过程序下调速度。
 ※3. 650mm 以上的行程只有高导距(导距 20) 规格支持。
 ※4. 位置检测器 (旋转变压器) 为增量式和绝对式通用规格。控制器侧具有备份功能时为绝对式规格。

