

BD04

同步带驱动型

●支持CE标准

订购型号

BD04	48	N	N			S2	
机器人主机	导程 48:48mm	制动器 N:无制动器	原点位置 N:标准原点	行程	电缆长度*1	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
				300:300mm 500:500mm 600:600mm 700:700mm 800:800mm 900:900mm 1000:1000mm	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m		
						SH	
						机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
							电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
						SD	1
						机器人驱动器 SD:TS-SD	I/O电缆 1:1m

※1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
 ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
 ※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	28□步进马达
分辨率	4096脉冲/圈
重复定位精度*1	±0.1 mm
驱动方式	皮带
同等导程	48 mm
最高速度*2	1100 mm/sec
最大搬运重量	1 kg
行程	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm
全长(水平使用时)	行程+195.5 mm
主机截面最大外形	W40 mm × H101.9 mm
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m

※1. 单方向的重复定位精度。
 ※2. 最高速度须根据搬运重量而异。
 详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图表。

允许突出量*3

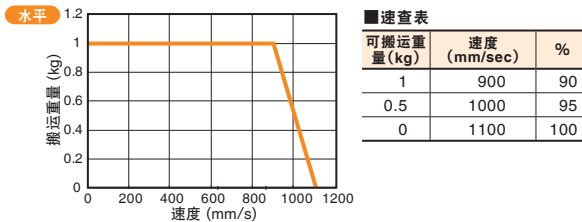
水平使用时 (单位:mm)				壁面安装使用时 (单位:mm)			
	A	B	C		A	B	C
0.5kg	8036	1950	1504	0.5kg	1614	1942	8013
1kg	3933	968	747	1kg	798	961	3969

*3. 导轨寿命为10000km时,滑块上面中心至搬运重心的距离(非产品寿命保证)。(计算寿命时的行程为600mm)

容许静态力矩

(单位:N·m)		
MY	MP	MR
10	10	20

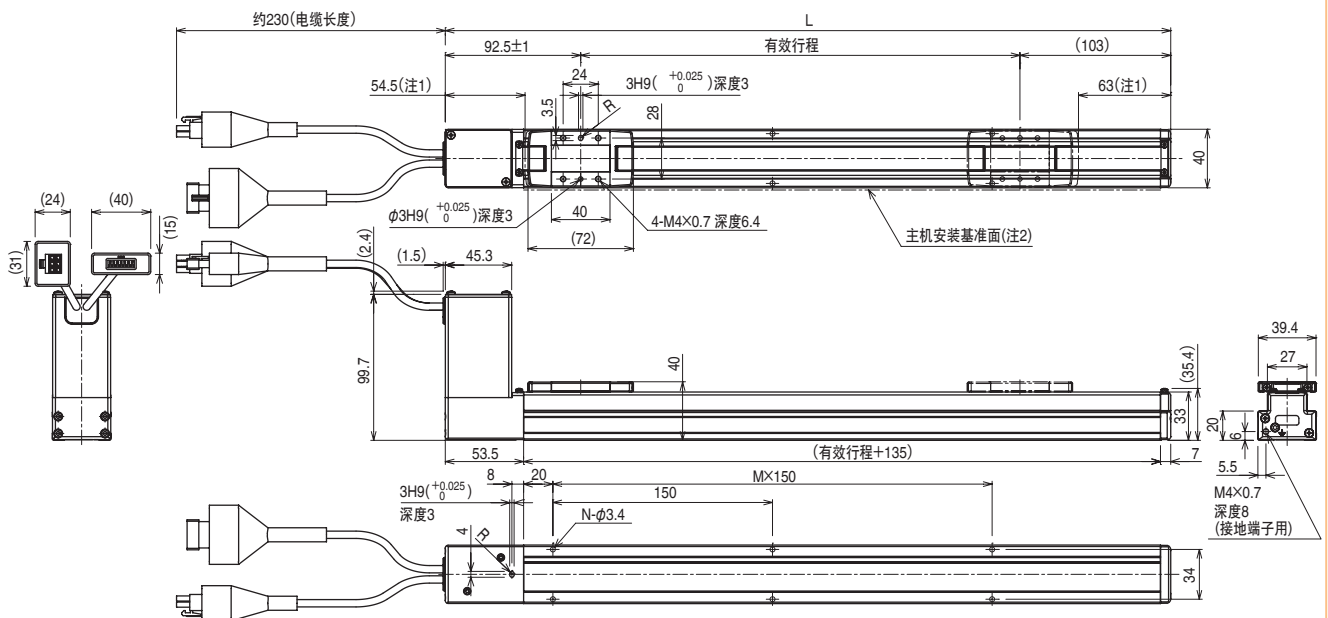
速度-可搬运重量



适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	点位跟踪/远程命令
TS-SD	脉冲列

BD04



有效行程	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
重量(kg)	1.19	1.45	1.58	1.71	1.84	1.97	2.1

注1. 从两端到机械限位器的位置。原点复归动作
 注2. 由于主机上有R倒角,使用主机安装基准面安装时,应对侧或定位柱高度设为2mm以上。(推荐高度5mm)
 注3. 马达电缆最小弯曲半径为R30。

BD05

同步带驱动型

●支持CE标准

订购型号

BD05	48	N	N			S2	
机器人主机	导程 48:48mm	制动器 N:无制动器	原点位置 N:标准原点	行程	电缆长度*1	机器人定位器 S2:TS-S2*2	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
				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		
						SH	
						机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*3
							电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
						SD	1
						机器人驱动器 SD:TS-SD	I/O电缆 1:1m

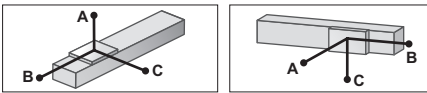
- ※1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.50。
- ※3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	42□步进马达
分辨率	20480脉冲/圈
重复定位精度*1	±0.1 mm
驱动方式	皮带
同等导程	48 mm
最高速度*2	1400 mm/sec
最大搬运重量	5 kg
行程	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全长(水平使用时)	行程+241.8 mm
主机截面最大外形	W58 mm × H123 mm
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 最高速度须根据搬运重量而异。详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图表。

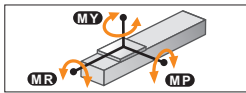
允许突出量*



	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C
1kg	9445	2274	1681	1784	2312	9545
3kg	2982	702	553	573	743	3082
5kg	1689	385	325	331	429	1789

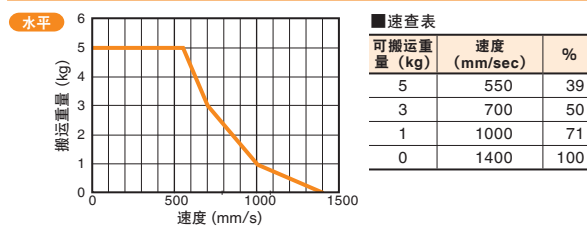
※ 导轨寿命为10000km时,滑块上面中心至搬运重心的距离(非产品寿命保证)。(计算寿命时的行程为600mm)

容许静态力矩



(单位:N·m)		
MY	MP	MR
27	27	52

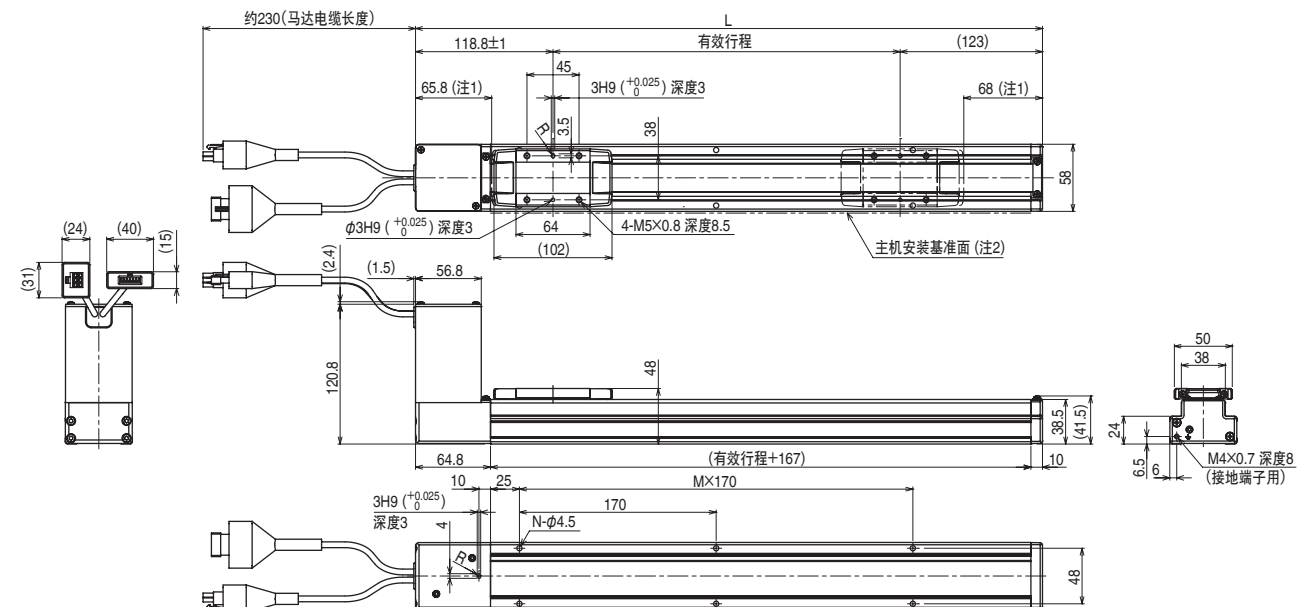
速度-可搬运重量



适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	点位跟踪/远程命令
TS-SD	脉冲列

BD05



有效行程	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
重量(kg)	2.39	2.85	3.08	3.31	3.54	3.77	4	4.46	5.15	5.84	6.3

- 注1. 从两端到机械限位器的位置。原点复位动作
- 注2. 由于主机上有R倒角,使用主机安装基准面安装时,应对侧或定位柱高度设为2mm以上。(推荐高度5mm)
- 注3. 马达电缆最小弯曲半径为R30。

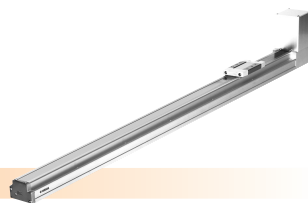
适用控制器

TS-S2 ▶ 492 TS-SH ▶ 492 TS-SD ▶ 502

垂直多关节机器人
YA
桥式传送带
LCM100
小型单轴机器人
TRANSERVO
单轴机器人
FLIP-X
桥式单轴机器人
PHASER
垂直机器人
XY-X
水平多关节机器人
YK-X
桥式机器人
YP-X
洁净
CLEAN
控制器
CONTROLLER
各种信息
INFORMATION

BD07

同步带驱动型



●支持CE标准

订购型号

BD07	48	N	N			S2	
机器人主机	导程	制动器	原点位置	行程	电缆长度 ^{*1}	机器人定位器	输入输出
	48:48mm	N:无制动器	N:标准原点	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:TS-S2 ^{*2}	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM EP:EtherNet/IP TM PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{*3}
						SH	
						机器人定位器	输入输出
						SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet TM EP:EtherNet/IP TM PT:PROFINET GW:无I/O板 ^{*3}
						SD	1
						机器人驱动器	I/O电缆
						SD:TS-SD	1:1m

*1. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
*2. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
*3. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	56□步进马达
分辨率	20480脉冲/圈
重复定位精度 ^{*1}	±0.1 mm
驱动方式	皮带
同等导程	48 mm
最高速度 ^{*2}	1500 mm/sec
最大搬运重量	14 kg
行程	300 mm / 500 mm / 600 mm / 700 mm / 800 mm / 900 mm / 1000 mm / 1200 mm / 1500 mm / 1800 mm / 2000 mm
全长(水平使用时)	行程+285.6 mm
主机截面最大外形	W70 mm × H147.5 mm
电缆长度	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m

*1. 单方向的重复定位精度。
*2. 最高速度须根据搬运重量而异。
详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图表。

允许突出量^{*}

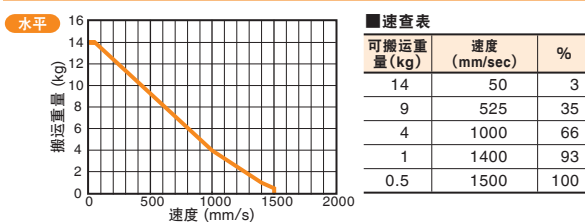
水平使用时 (单位:mm)				壁面安装使用时 (单位:mm)			
	A	B	C		A	B	C
3kg	5767	1353	1247	3kg	1324	1354	5588
8kg	1839	399	458	8kg	474	399	1658
14kg	829	154	254	14kg	255	151	643

* 导轨寿命为10000km时,滑块上面中心至搬运重心的距离(非产品寿命保证)。(计算寿命时的行程为600mm)

容许静态力矩

(单位:N·m)		
MY	MP	MR
46	46	101

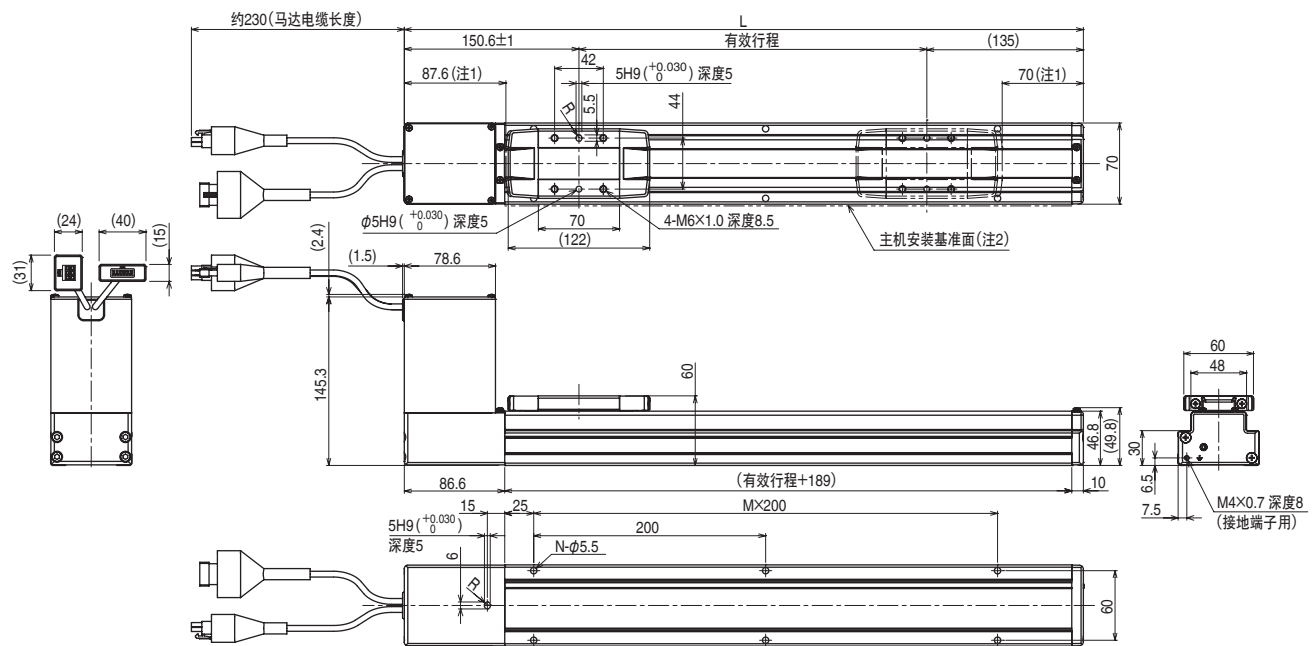
速度-可搬运重量



适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	远程命令
TS-SD	脉冲列

BD07



有效行程	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
重量 (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. 从两端到机械限位器的位置。原点复位动作
注2. 由于主机上有R倒角,使用主机安装基准面安装时,应将右侧定位柱高度设为2mm以上。(推荐高度5mm)
注3. 马达电缆最小弯曲半径为R30。