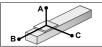


※1.标准机器人电缆为固定用电缆 (3L/5L/10L)。可选择抗弯曲电缆。

■基本规格					
马达输出 AC (W)		30			
反复定位精度 <sup>※1</sup> (mm)		±0.02			
减速机构		滚珠螺杆 φ8 (C10 级)			
滚珠螺杆导距 (mm)		12	6	2	
最高速度 (mm/sec)		720	360	120	
最大搬运重量	水平使用时	4.5	6	6	
(kg)	垂直使用时	1.2	2.4	7.2	
额定推力 (N)		32	64	153	
行程 (mm)		50~400 (50 间距)			
全长 (mm)	水平使用时	行程+198			
	垂直使用时	行程+236			
主机截面最大外形 (mm)		W45×H53			
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**2			
分辨率 (脉冲/旋转)		16384			

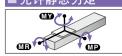
## ■允许突出量





※ 导轨寿命 10,000km 时,滑块上方中心至搬运重心的距离。 ※计算寿命时的行程为 300mm。

## 允许静态力矩



(单	位:mm)		(单位: N·m)			
Α	С	MY	MP	MR		
122	121	15	19	18		
122	121					

垂直使用时

3ka

7.2kg

56 57

41 42

> 0 0

(单位:mm)

В С

73 300 导 距 12 1.2kg

22 119

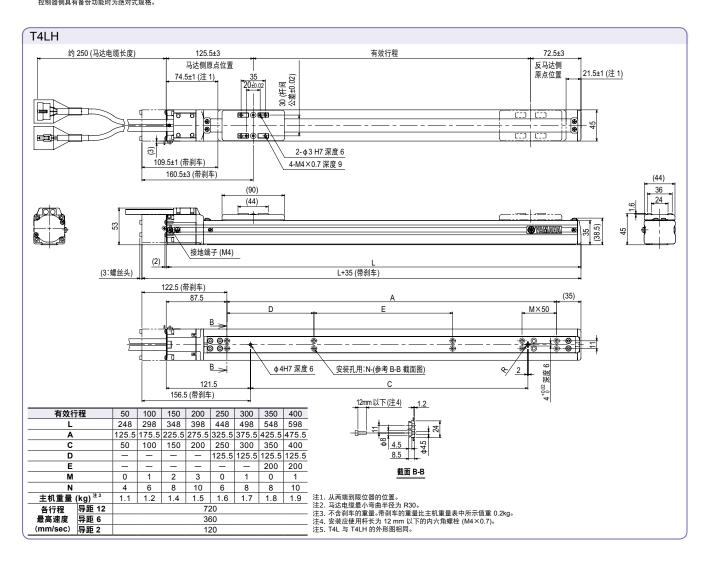
42 260 导距6

11 135

42 810

11 305

■适用控制器				
控制器	运行方法			
SR1-X05	程序/ 迹点定位/ 遥控命令/ 在线命令			
TS-X205	迹点定位/ 遥控命令			
RDX-05	脉冲列			



<sup>※1.</sup> 单方向的反复定位精度。※2. 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。