

# THK リテーナ入りローラーガイド

THK(株)

209411

## 精度規格(SRG25~65形)

単位:mm

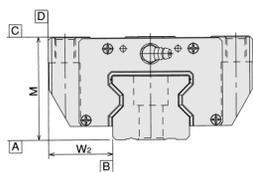
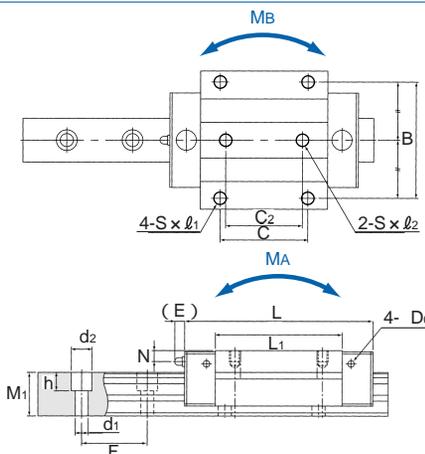
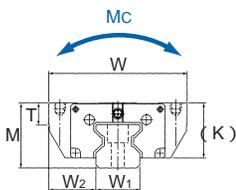


図27

注 図28については前頁精度規格を参照願います

呼び形番 精度規格 項目	SRG25・30・35			SRG45・55			SRG65		
	精密級	超精密級	超超精密級	精密級	超精密級	超超精密級	精密級	超精密級	超超精密級
高さMの寸法許容差	0	0	0	0	0	0	0	0	0
高さMのペア相互差	-0.04	-0.02	-0.01	-0.05	-0.03	-0.02	-0.07	-0.05	-0.03
高さMのペア相互差	0.007	0.005	0.003	0.007	0.005	0.003	0.01	0.007	0.005
幅W <sub>2</sub> の寸法許容差	0	0	0	0	0	0	0	0	0
幅W <sub>2</sub> のペア相互差	-0.04	-0.02	-0.01	-0.05	-0.03	-0.02	-0.07	-0.05	-0.03
幅W <sub>2</sub> のペア相互差	0.007	0.005	0.003	0.01	0.007	0.005	0.015	0.01	0.007
A面に対するLMブロック C面の走り平行度	C (図27、28による)			C (図27、28による)			C (図27、28による)		
B面に対するLMブロック D面の走り平行度	D (図27、28による)			D (図27、28による)			D (図27、28による)		

### 寸法図



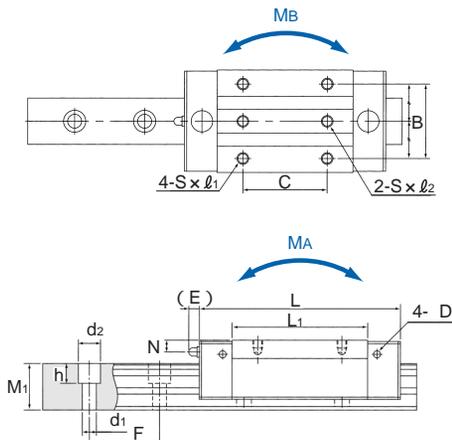
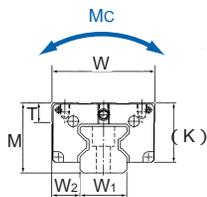
## SRG15/20-A形 ショートブロック)SRG15/20-LA形 ロングブロック)対法

単位:mm

呼び形番	外形寸法			LMブロック寸法							LMレール寸法				基本定格荷重		静的許容モーメント			
	高さ M	幅 W	長さ L	B	C	C <sub>2</sub>	S	ℓ <sub>1</sub>	ℓ <sub>2</sub>	L <sub>1</sub>	幅 W <sub>1.0/05</sub>	W <sub>2</sub>	高さ M <sub>1</sub>	ピッチ F	d <sub>1</sub> × d <sub>2</sub> × h	C	C <sub>0</sub>	M <sub>A</sub>	M <sub>B</sub>	M <sub>C</sub>
SRG15A	24	47	69.2	38	30	26	M5	8	7.5	45	15	16	15.5	30	4.5 × 7.5 × 5.3	11.3	25.8	0.21	0.21	0.24
SRG20A	30	63	86.2	53	40	35	M6	10	9	58	20	21.5	20	30	6 × 9.5 × 8.5	21	46.9	0.48	0.48	0.58
SRG20LA			106.2							78						26.7	63.8	0.88	0.88	0.79

注1) SRG形はSS仕様が標準となります。注2) この呼び形番は1軸ユニットで1setとします。(2軸平行使用の場合の必要数は、最低2setとなります。)

### 寸法図



## SRG15/20-V形 ショートブロック)SRG15/20-LV形 ロングブロック)対法

単位:mm

呼び形番	外形寸法			LMブロック寸法							LMレール寸法				基本定格荷重		静的許容モーメント			
	高さ M	幅 W	長さ L	B	C	S	ℓ <sub>1</sub>	ℓ <sub>2</sub>	L <sub>1</sub>	K	幅 W <sub>1.0/05</sub>	W <sub>2</sub>	高さ M <sub>1</sub>	ピッチ F	d <sub>1</sub> × d <sub>2</sub> × h	C	C <sub>0</sub>	M <sub>A</sub>	M <sub>B</sub>	M <sub>C</sub>
SRG15V	24	34	69.2	26	26	M4	5	7.5	45	20	15	9.5	15.5	30	4.5 × 7.5 × 5.3	11.3	25.8	0.21	0.21	0.24
SRG20V	30	44	86.2	32	36	M5	7	9	58	25.4	20	12	20	30	6 × 9.5 × 8.5	21	46.9	0.48	0.48	0.58
SRG20LV			106.2							78						26.7	63.8	0.88	0.88	0.79

空圧・油圧・真空  
直動システム・関連  
2  
ロボット・FA  
制御・検出・計測  
駆動・回転  
軸受・素材・機械  
動力伝達・伝動  
搬送・運搬  
ポンプ・送風機・粉体  
工場設備・環境