SSC04 スライダタイプ

● 標準CE対応　● 原点反モータ側選択可能

■注文型式

SSC04 - □ S □ - □ - □ - □ - □ - □

ロボット本体	リード指定	タイプ	ブレーキ	継手取付方向	原点位置	ストローク	ケーブル長※2
	12:12mm 6:6mm 2:2mm	S:ストレート	N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	RJ:右(標準) LJ:左	N:標準原点※1 Z:反モータ側	50～400 (50mmピッチ)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2

ロボットポジショナ	入出力
S2:TS-S2※3	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4

SH

ロボットポジショナ	入出力	バッテリ
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし※4	B:有り(アブソ仕様) N:なし(インクリ仕様)

SD 1

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD:TS-SD	1:1m

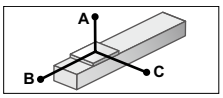
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。
※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

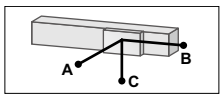
■基本仕様

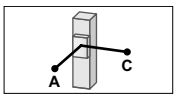
モーター		42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度※1		±0.02 mm		
減速機構		ボールネジφ8		
モータ最大トルク		0.27 N・m		
ボールネジリード		12 mm	6 mm	2 mm
最高速度		600 mm/sec	300 mm/sec	100 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	2 kg	4 kg	6 kg
	垂直使用時	1 kg	2 kg	4 kg
最大押付力		45 N	90 N	150 N
ストローク		50 mm～400 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+216 mm		
	垂直使用時	ストローク+261 mm		
本体断面最大外形		W49 mm × H59 mm		
ケーブル長		標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリーン度		ISO CLASS 3 (ISO14644-1)相当※2		
吸引量エアー		リード12 mm	リード6 mm	リード2 mm
		50 Nℓ/min	30 Nℓ/min	15 Nℓ/min

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引ブロア使用時。

■許容オーバーハング量※







水平使用時　(単位:mm)

		A	B	C
リード12	1kg	807	218	292
	2kg	667	107	152
リード6	2kg	687	116	169
	3kg	556	76	112
	4kg	567	56	84
リード2	4kg	869	61	92
	6kg	863	40	60

壁面取付使用時　(単位:mm)

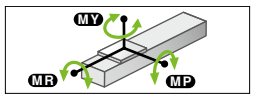
		A	B	C
リード12	1kg	274	204	776
	2kg	133	93	611
リード6	2kg	149	102	656
	3kg	92	62	516
	4kg	63	43	507
リード2	4kg	72	48	829
	6kg	39	29	789

垂直使用時　(単位:mm)

		A	C
リード12	0.5kg	407	408
	1kg	204	204
リード6	1kg	223	223
	2kg	107	107
リード2	2kg	118	118
	4kg	53	53

※ ガイド寿命10,000 km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは400 mm)。

■静的許容モーメント



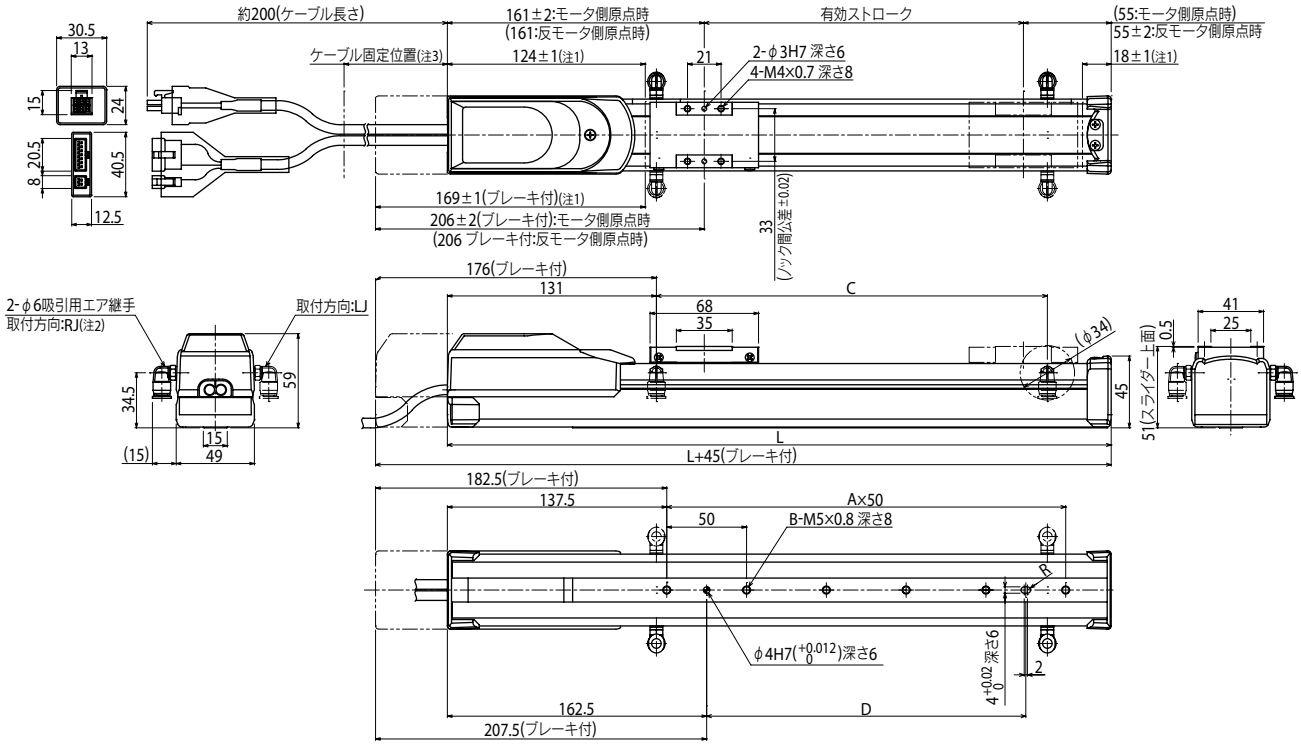
(単位:N・m)

MY	MP	MR
16	19	17

■適用コントローラ

コントローラ	運転方法
TS-S2 TS-SH	ポイントトレース/ リモートコマンド
TS-SD	パルス列

SSC04



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)注5	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
注2. φ6吸引用エアー継手の取付方向は左右の選択が可能です。
本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
注3. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より100mm以内で結束バンド等にて固定してください。
注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。

適用コントローラ　TS-S2 ▶ 592　TS-SH ▶ 592　TS-SD ▶ 602