

SSC05

スライダタイプ



- ハイリード：リード20
- 標準CE対応
- 原点反モータ側選択可能

注文型式

SSC05

ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	S タイプ S:ストレート	ブレーキ ^{※1} N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点 ^{※2} Z:反モータ側	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 ^{※3} 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---------------------	--	----------------------------	---	------------------------------	---

S2

ロボットポジション S2:TS-S2 ^{※4}	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※5}
-------------------------------------	---

SH

ロボットポジション SH:TS-SH	入出力 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oボードなし ^{※5}	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
-----------------------	---	--------------------------------------

SD

ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル l:1m
----------------------	----------------------

- ※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- ※2. 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。
- ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
- ※5. 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φ12		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※2}	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時 —	1 kg	2 kg
最大押付力	27 N	45 N	90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm	
	垂直使用時	ストローク+270 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 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 ^{※3}		
吸引量エア	リード20mm	リード12mm	リード6mm
	80 Nℓ /min	50 Nℓ /min	30 Nℓ /min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. ストロークが650 mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。
- ※3. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

許容オーバーハング量[※]

	水平使用時 (単位:mm)			壁面取付使用時 (単位:mm)			垂直使用時 (単位:mm)				
	A	B	C	A	B	C	A	C			
リード20	2kg	413	139	218	2kg	192	123	372	0.5kg	578	579
	4kg	334	67	120	4kg	92	51	265	1kg	286	286
リード12	4kg	347	72	139	4kg	109	57	300	1kg	312	312
	6kg	335	47	95	6kg	63	31	263	2kg	148	148
リード6	4kg	503	78	165	4kg	134	63	496			
	8kg	332	37	79	6kg	76	35	377			
	10kg	344	29	62	8kg	47	22	355			

※ 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600mm)。

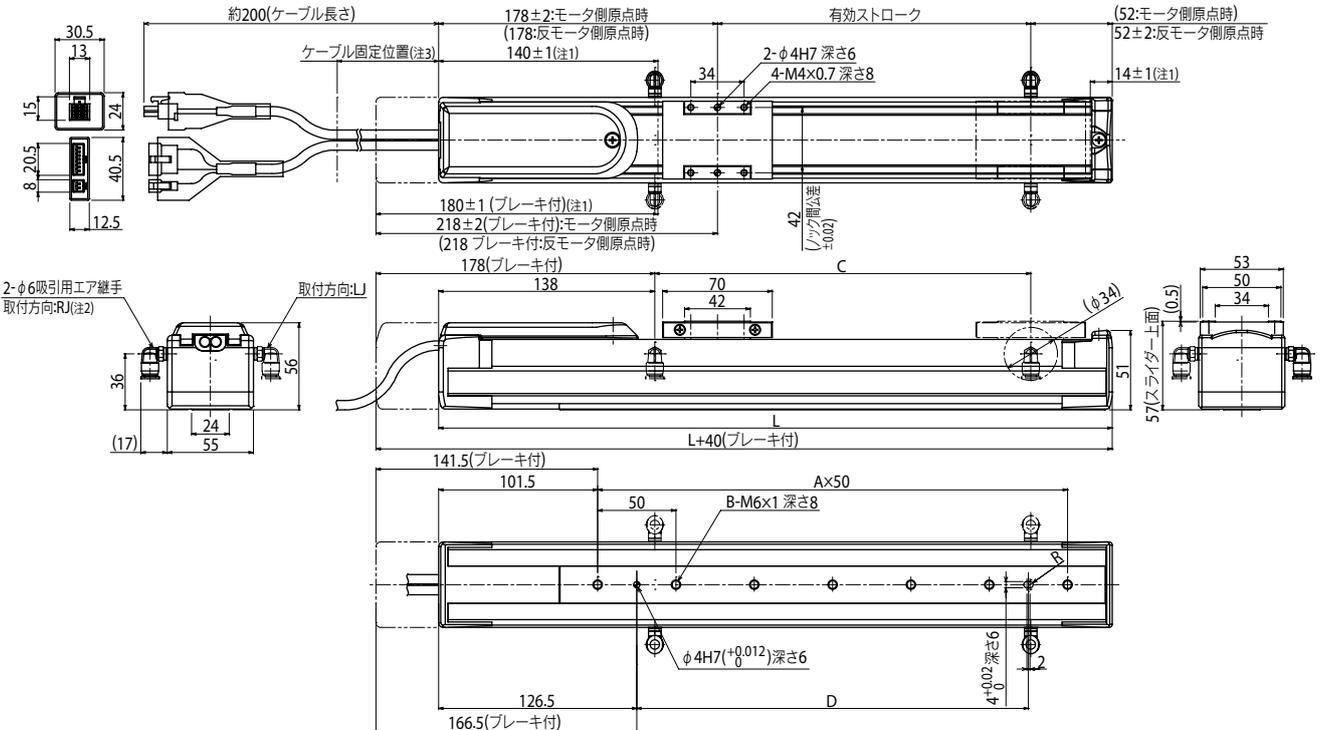
静的許容モーメント

	MY	MP	MR
(単位:N・m)	25	33	30

適用コントローラ

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

SSC05



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	90	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840
D	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) ^{※5}	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.6	4.8	5.0
ストローク別リード20	1000															
最高速度 ^{※6} リード12	600															
(mm/sec) リード6	300															

- 注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。
- 注2. φ6吸引用エア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で固定してください。
- 注4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. プレーキなしの質量です。ブレーキ付きはブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。
- 注6. ストロークが650mmを超えるとき、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は左記の表に示す最高速度を目安としてプログラム上で速度を下げる調整をしてください。