

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}

SD

ロボットドライバ	SD:TS-SD
I/Oケーブル	1:1m

1

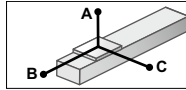
- ※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
- ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
- ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
- ※4. DINレールについてはP.634をご参照ください。
- ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

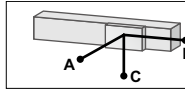
モーター	42□ステップモータ		
繰り返し位置決め精度 ^{#1}	±0.02 mm		
減速機構	ボールネジφ12		
モータ最大トルク	0.27 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{#2}	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg	6 kg	10 kg
	垂直使用時 —	1 kg	2 kg
最大押付力	27 N	45 N	90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)		
全長	水平使用時	ストローク+230 mm	
	垂直使用時	ストローク+270 mm	
本体断面最大外形	W55 mm × H56 mm		
ケーブル長	標準:1 m / オプション:3 m, 5 m, 10 m		
クリン程度	CLASS 10 ^{#3}		
吸引量エア	リード20 mm	リード12 mm	リード6 mm
	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。		

- ※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。

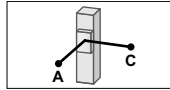
許容オーバーハング量[※]



	A	B	C
リード20	2kg 413	139	218
	4kg 334	67	120
リード12	4kg 347	72	139
	6kg 335	47	95
リード6	4kg 503	78	165
	8kg 332	37	79
	10kg 344	29	62

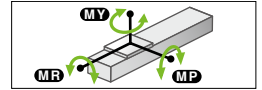


	A	B	C
リード20	2kg 192	123	372
	4kg 92	51	265
リード12	4kg 109	57	300
	6kg 63	31	263
リード6	4kg 134	63	496
	6kg 76	35	377
	8kg 47	22	355



	A	C
リード12	0.5kg 578	579
リード6	1kg 286	286
	1kg 312	312
	2kg 148	148

静的許容モーメント



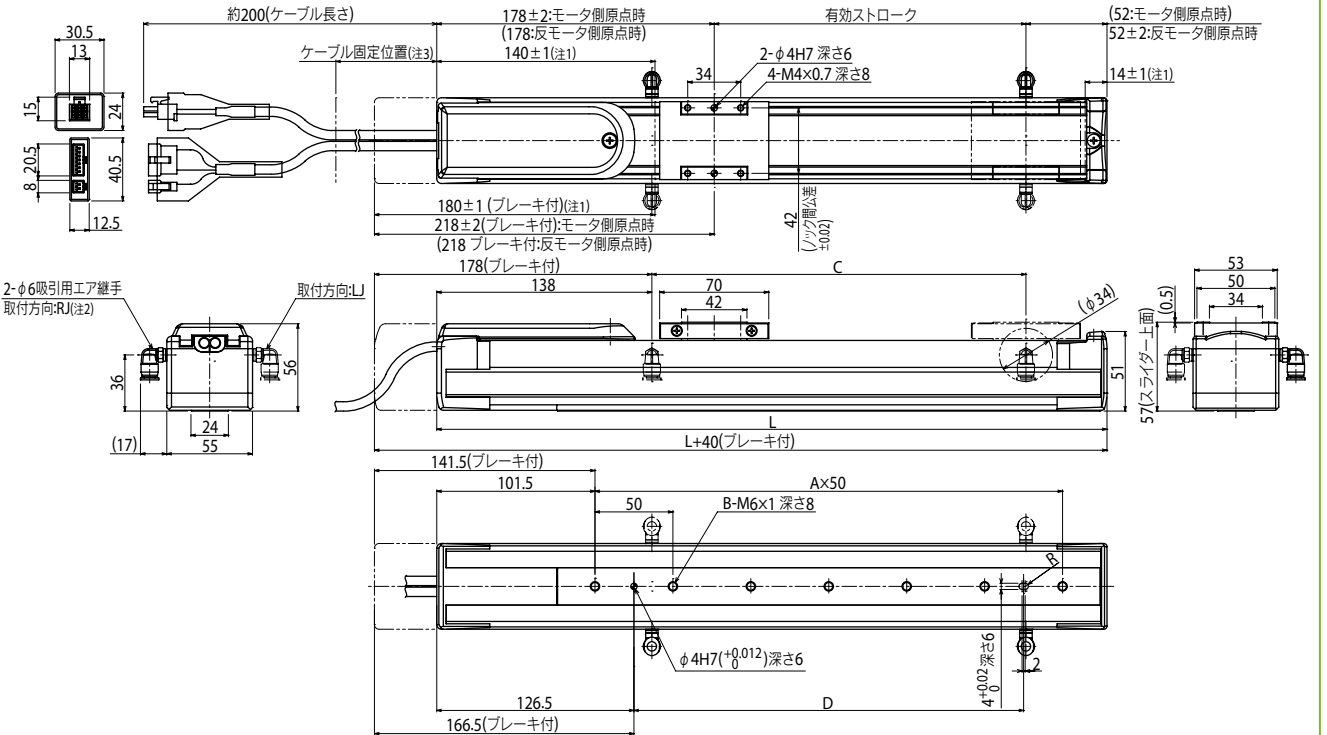
	MY	MP	MR
	25	33	30

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	ポイントトレース/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

※ 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600 mm)。

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。
- 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。