

# SSC05H

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

<b>SSC05H</b>	<b>S</b>						
ロボット本体	リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm	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

<b>S2</b>		
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ポートなし*5	
<b>SH</b>		
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ポートなし*5	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様)
<b>SD</b>		
ロボットドライバ SD:TS-SD	I/Oケーブル t: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.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□ステップモーター		
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	0.47 N・m		
ボールネジリード	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度*2	水平使用時	1000 mm/sec	600 mm/sec
	垂直使用時	—	500 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時	6 kg	8 kg
	垂直使用時	—	2 kg
最大押付力	水平使用時	36 N	60 N
	垂直使用時	—	120 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+286 mm	
	垂直使用時	ストローク+306 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	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。
- \*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て調整をしてください。
- \*3. 1cfあたり(0.1 μmペース)、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	599	225	291	2kg	262	203	554	リード20	1kg	458	459
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309		2kg	224	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262		4kg	244	245
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	リード12	2kg	244	245
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334		4kg	113	113
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305				
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519	リード6			
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413				
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355				
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338				

## 静的許容モーメント

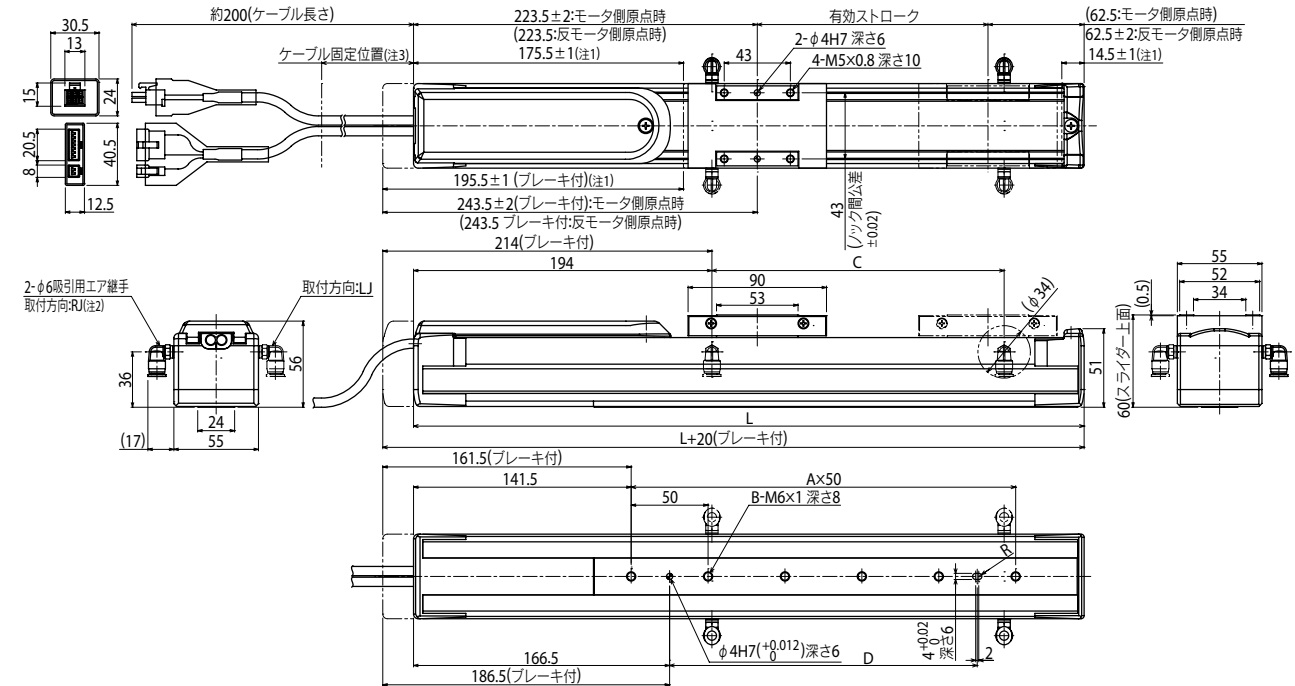
静的許容モーメント (単位:N・m)		
MY	MP	MR
32	38	34

## 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

\* 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)。

## SSC05H



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
L	336	386	436	486	536	586	636	686	736	786	836	886	936	986	1036	1086	
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	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.2	4.4	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	
ストローク別	リード20	1000															
リード12(水平)	600	560															
最高速度*6	リード12(垂直)	500	440														
リード6(水平)	300	280															
リード6(垂直)	250	220															

- 注1. 両端からのメカストッパによる停止位置です。
- 注2. φ6φ引工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。

適用コントローラ

TS-S2 ▶ 626 TS-SH ▶ 626 TS-SD ▶ 636