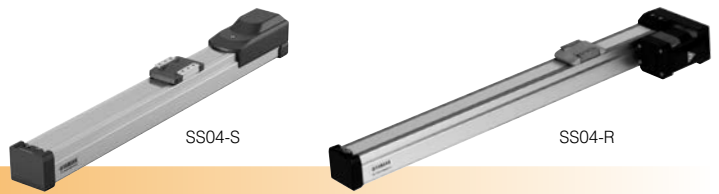


# SS04 スライダタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ選別可能



## 注文型式

### SS04

ロボット本体	リード指定 12:12mm 06:6mm 02:2mm	モデル S:ストレートモデル R:省スペースモデル (モータ右取付け) L:省スペースモデル (モータ左取付け)	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点 <sup>※1</sup> Z:反モータ側	グリスオプション N:標準グリス C:クリーニンググリス	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※2</sup> 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
--------	--------------------------------------	---	------------------------------	---	------------------------------------	------------------------------	---

### S2

ロボットポジション S2:TS-S2 <sup>※3</sup>	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 <sup>※4</sup>
-------------------------------------	---

### 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 <sup>※4</sup>	バッテリー B:有り(アプリア仕様) 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 1:1m
----------------------	----------------------

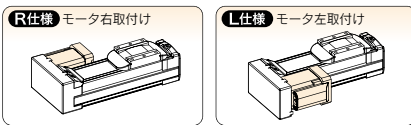
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※3. DINレールについてはP.500をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## 基本仕様

モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 ハルス/回転
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±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

※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。

## モータ取付方向(省スペースモデル)



## 許容オーバーハング量<sup>※</sup>

リフト	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	
12	1kg 807	218	292	1kg 274	204	776	0.5kg 407	408	
6	2kg 667	107	152	2kg 133	93	611	1kg 204	204	
	2kg 687	116	169	2kg 149	102	656	1kg 223	223	
2	3kg 556	76	112	3kg 92	62	516	2kg 107	107	
	4kg 567	56	84	4kg 63	43	507	2kg 118	118	
1/2	4kg 869	61	92	4kg 72	48	829	4kg 53	53	
	6kg 863	40	60	6kg 39	29	789			

※ ガイド寿命10,000km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400mm)。

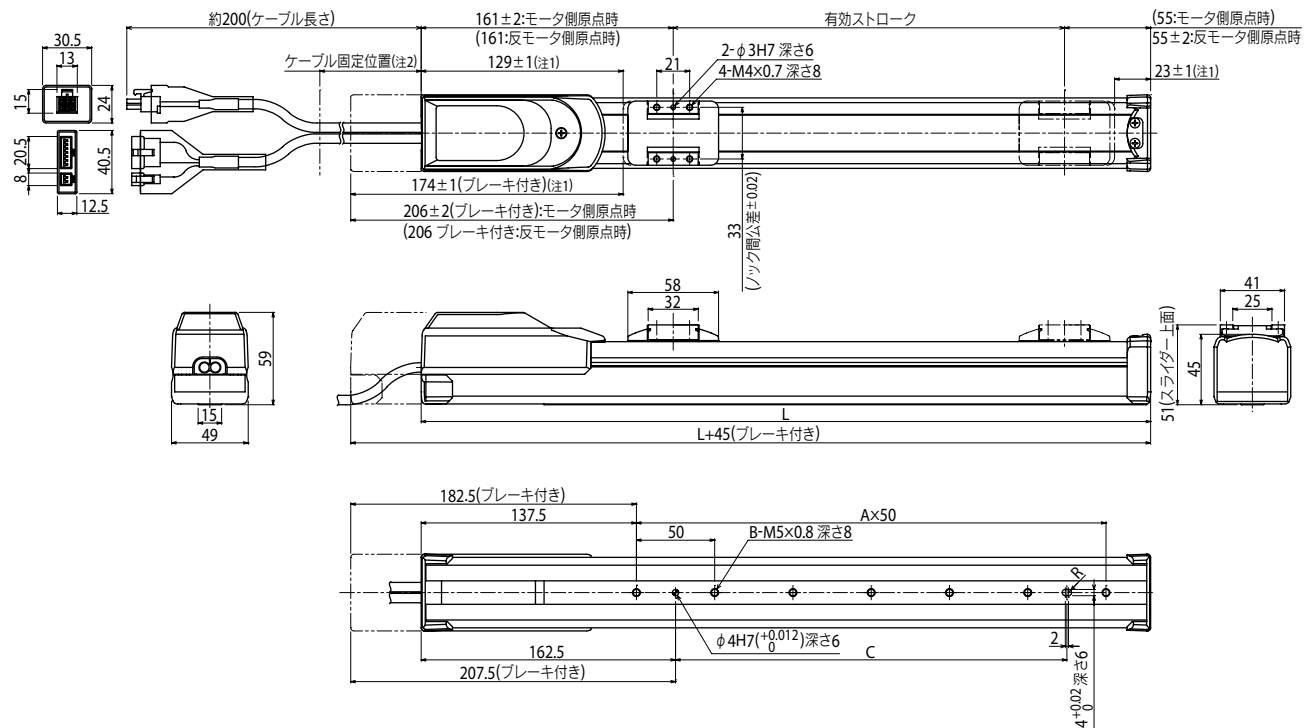
## 静的許容モーメント

リフト	MY	MP	MR
12	16	19	17

## 適用コントローラ

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

## SS04 ストレートモデル S

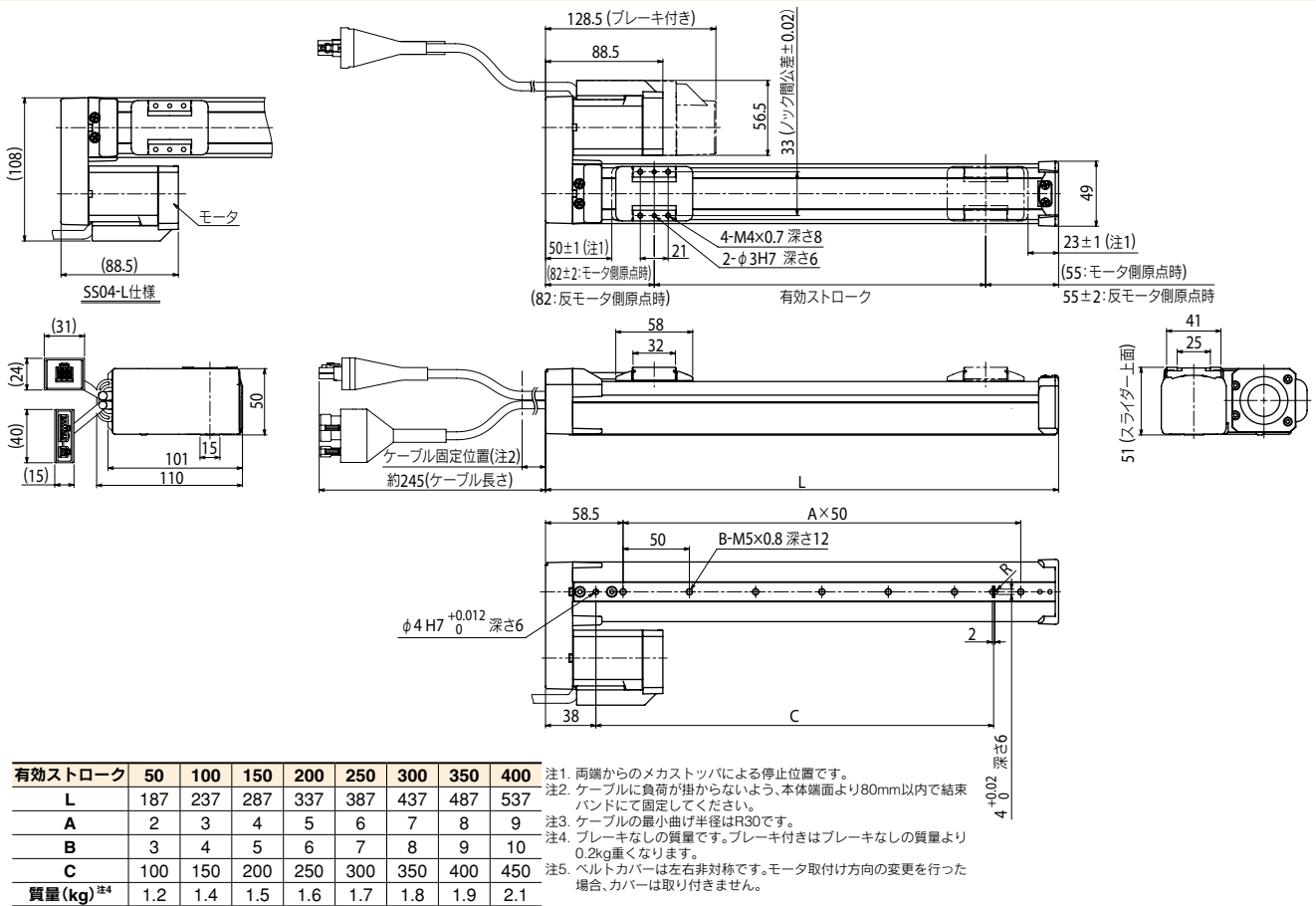


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg) <sup>※4</sup>	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. 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3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. ブ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。

SS04 省スペースモデル

R L



有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	187	237	287	337	387	437	487	537
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	100	150	200	250	300	350	400	450
質量(kg)注4	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.1

注1. 両端からのメカストップによる停止位置です。  
 注2. ケーブルに負荷が掛からないよう、本体端面より80mm以内で結束バンドにて固定してください。  
 注3. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。  
 注4. ブ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5. ヘルトカバーは左右非対称です。モータ取付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付きません。