

# SS05

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

### SS05

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ <sup>※1</sup>	原点位置	グリスオプション	ストローク	ケーブル長 <sup>※3</sup>
	20: 20mm 12: 12mm 06: 6mm	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)	N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	N: 標準原点 <sup>※2</sup> Z: 反モータ側	N: 標準グリス C: クリーングリス	50~800 (50mmピッチ)	1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

- ※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

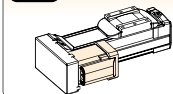
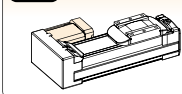
モーター	42□ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰り返し位置決め精度 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.27 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬	水平使用時 4 kg 6 kg 10 kg 垂直使用時 — 1 kg 2 kg
質量	27 N 45 N 90 N
最大押付力	27 N 45 N 90 N
ストローク	50 mm~800 mm (50 mmピッチ)
全長	水平使用時 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 (m)	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。  
 ※2. ストロークが600mm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。

## ■ モータ取付方向(省スペースモデル)

R仕様 モータ右取付け

L仕様 モータ左取付け



### S2

ロボットポジション

S2: TS-S2<sup>※4</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>※5</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>※5</sup>

バッテリー

B: 有り(アプソ仕様)  
N: なし(イングリ仕様)

### SD

ロボットドライバ

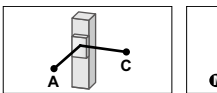
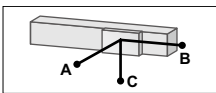
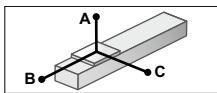
SD: TS-SD

### 1

I/Oケーブル

1: 1m

## ■ 許容オーバーハング量<sup>※</sup>



水平使用時 (単位: mm)

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

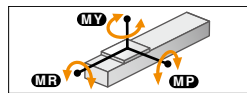
壁面取付使用時 (単位: mm)

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

垂直使用時 (単位: mm)

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

## ■ 静的許容モーメント



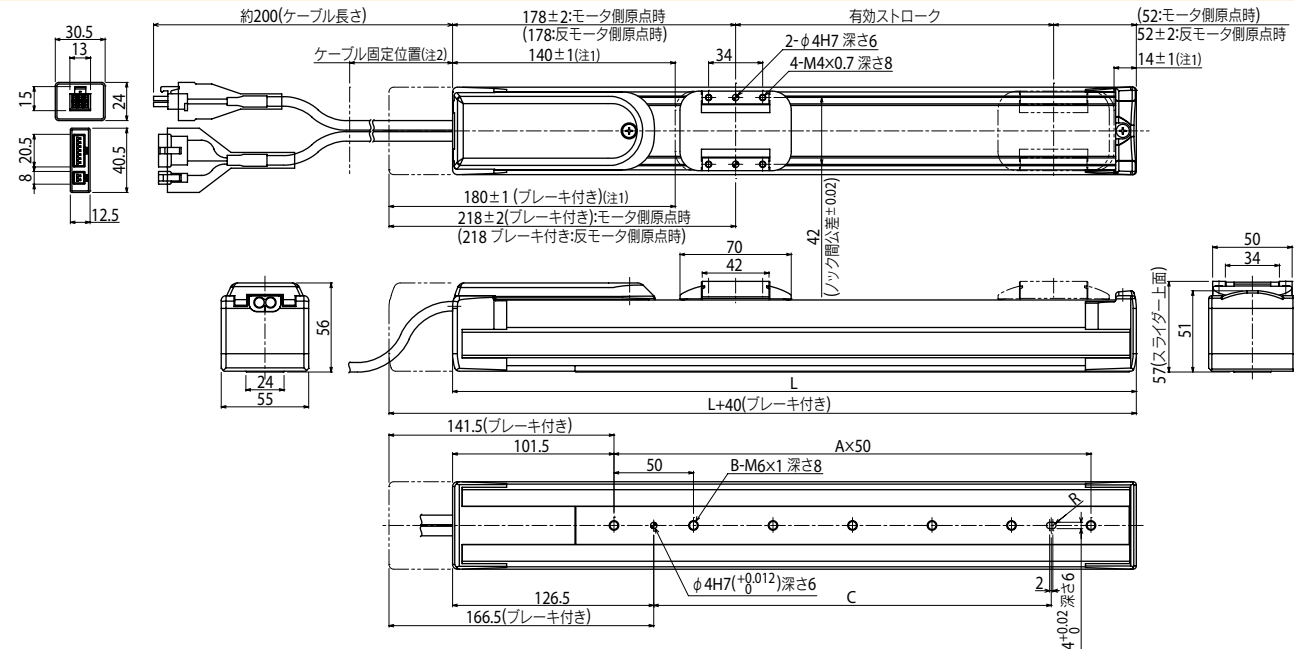
(単位: N・m)

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	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## SS05 ストレートモデル S

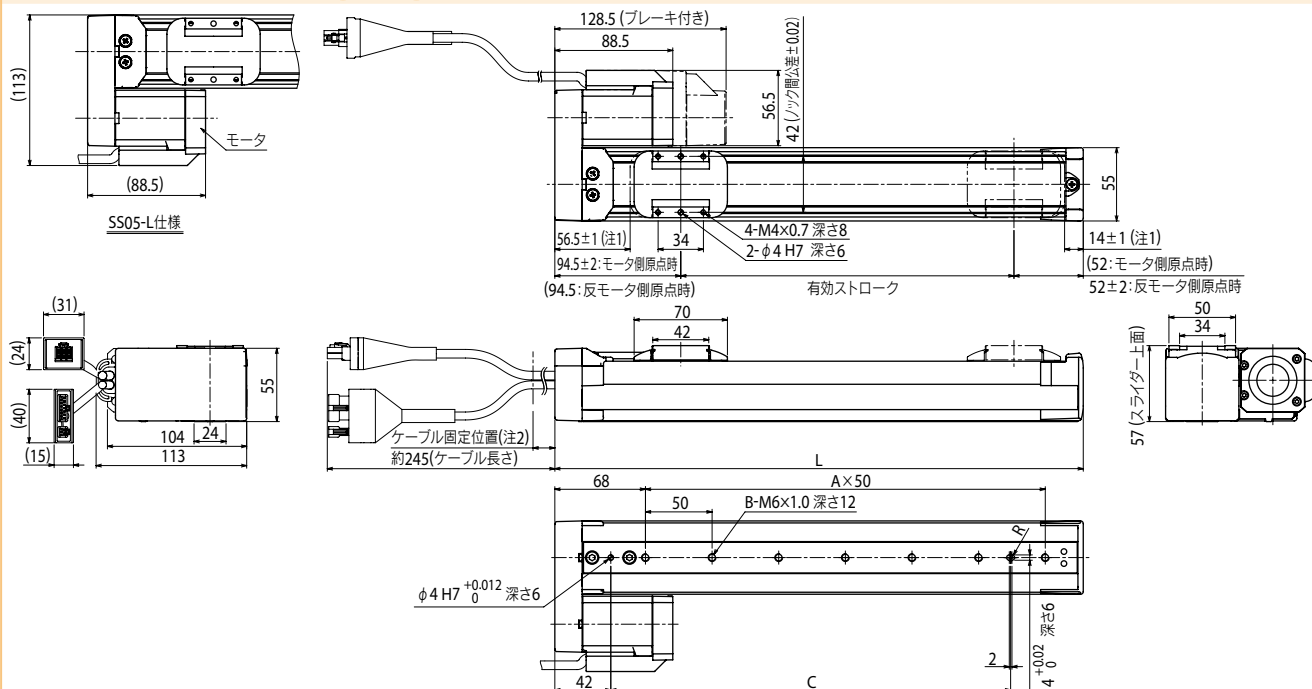


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) <sup>※4</sup>	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
ストローク別最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	リード20 1000	リード12 600	リード6 300	速度設定 —									933	833	733	633
													560	500	440	380
													280	250	220	190
													93%	83%	73%	63%

- 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. ストロークが600mm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。

## SS05 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	450	500	550	600	650	700	750	800
L	196.5	246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5
A	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
B	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg) 注4	1.6	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	3.8	4.0	4.1	4.3	4.5
ストローク別 最高速度 注5 (mm/sec)	リード20	1000										933	833	733	633	
	リード12	600										560	500	440	380	
	リード6	300										280	250	220	190	
	速度設定	—										93%	83%	73%	63%	

- 注1. 両端からのメカストッパ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. ストロークが600mmを超えると、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。  
 注6. ベ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。