

# 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 20:20mm 12:12mm 06:6mm	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*1 N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	原点位置 N:標準原点*2 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 50~800 (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ボードなし*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ボードなし*5	バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(イングリ仕様)
<b>SD</b>	ロボットドライバ SD:TS-SD	1 I/Oケーブル 1:1m	

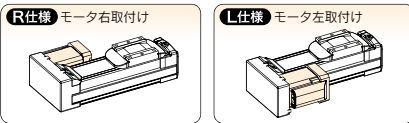
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.500をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。詳細についてはP.62をご参照ください。

## 基本仕様

モーター	42mm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*1	±0.02mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.27N・m
ボールネジリード	20mm 12mm 6mm
最高速度*2	1000mm/sec 600mm/sec 300mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4kg 6kg 10kg 垂直使用時 1kg 2kg
最大押付力	27N 45N 90N
ストローク	50mm~800mm(50mmピッチ)
全長	水平使用時 ストローク+230mm 垂直使用時 ストローク+270mm
本体断面最大外形	W55mm × H56mm
ケーブル長(m)	標準:1m / オプション:3m, 5m, 10m

※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調整をしてください。

## モータ取付け方向(省スペースモデル)



## 許容オーバーハング量\*

リード	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	
6kg	347	72	139	6kg 109	57	300	1kg 312	312	
リード12	6kg 335	47	95	6kg 63	31	263	2kg 148	148	
4kg	503	78	165	4kg 134	63	496			
6kg	332	37	79	6kg 76	35	377			
8kg	344	29	62	8kg 47	22	355			

\* 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600mm)。

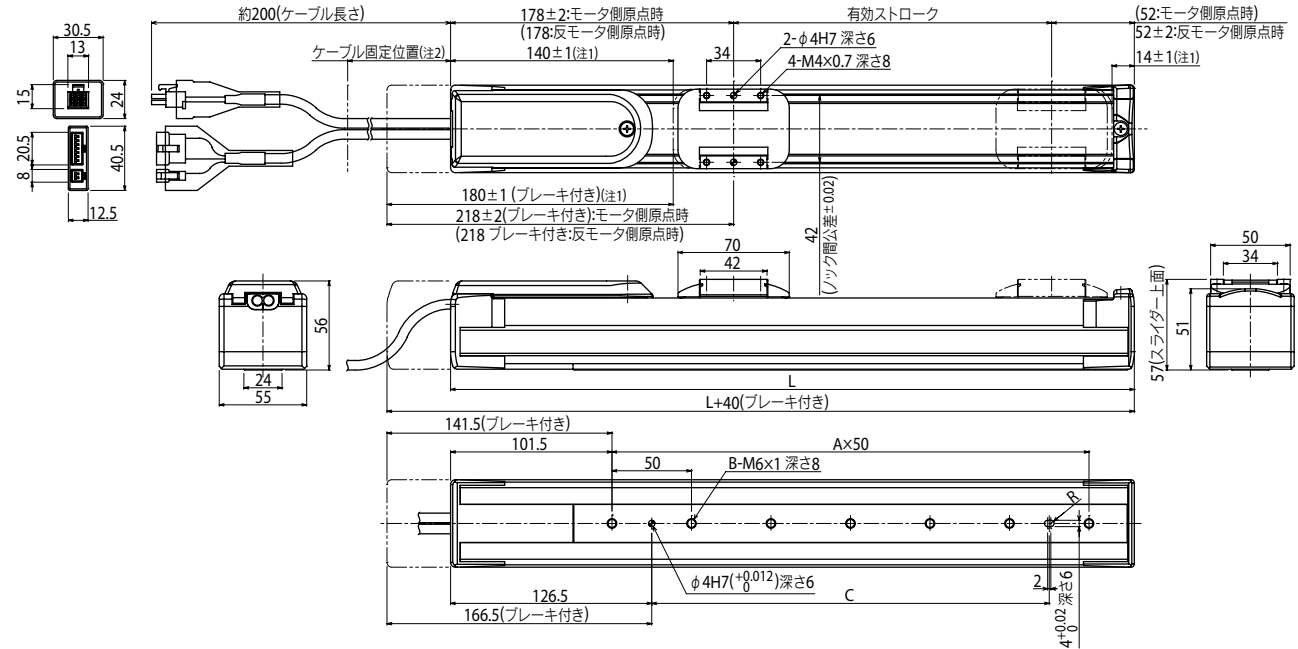
## 静的許容モーメント

(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	ポイントトレス/リモートコマンド
TS-SH	ポイントトレス/リモートコマンド
TS-SD	パルス列

## SS05 ストレートモデル S

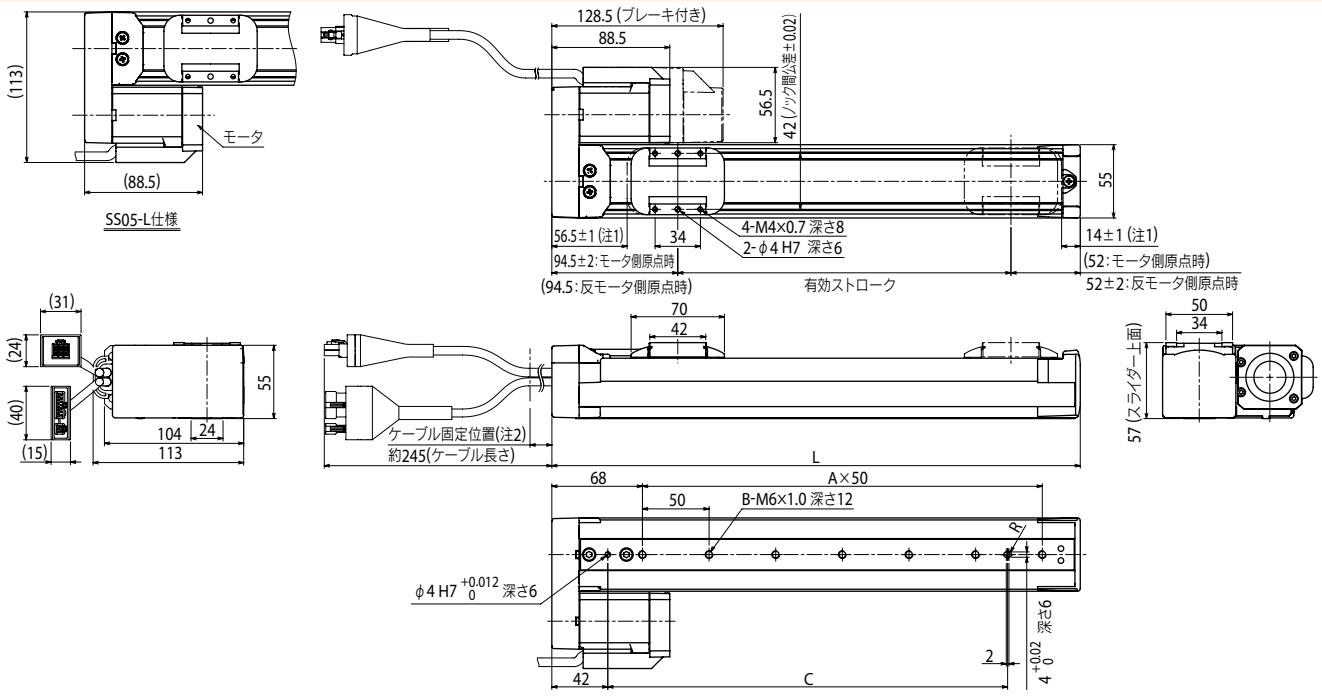


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)*4	2.1	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*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) <sup>注4</sup>	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	リード20	1000														
リード12	600															
最高速度 <sup>注5</sup>	リード12	560														
リード6	280															
速度設定	93%															

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 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。