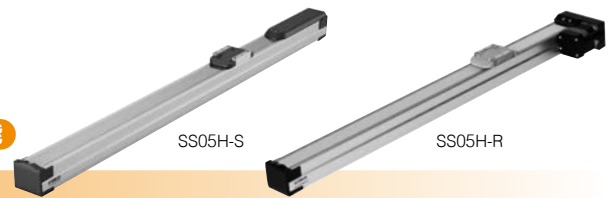


SS05H

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

SS05H

ロボット本体	リード指定	モデル	ブレーキ※1	原点位置	クリスオプション	ストローク	ケーブル長※3
	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※2 Z: 反モータ側	N: 標準クリス C: クリーニングリス	50 ~ 800 (50mmピッチ)	1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m

S2

ロボットポジション	入出力
S2: TS-S2※4	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	入出力	バッテリー
SH: TS-SH	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: I/Oボードなし※5	B: 有り(アプソ仕様) N: なし(インクリ仕様)

SD

ロボットドライバ	I/Oケーブル
SD: TS-SD	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.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。

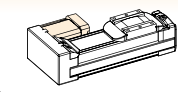
■ 基本仕様

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※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 300 mm/sec 垂直使用時 — 500 mm/sec 250 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 6 kg 8 kg 12 kg 垂直使用時 — 2 kg 4 kg
最大押付力	36 N 60 N 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

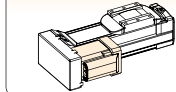
- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
 ※2. ストロークが600mmを超える時、動作領域によってはボールネジの共振が発生する場合があります(危険速度)。その時は図面下部の表に示す最高速度を目安として速度を下げ調整をしてください。

■ モータ取付方向(省スペースモデル)

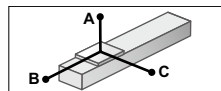
R仕様 モータ右取付け



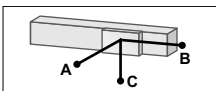
L仕様 モータ左取付け



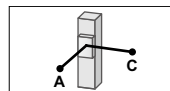
■ 許容オーバーハング量※



水平使用時 (単位: mm)	A	B	C
リード20	2kg 599	225	291
	4kg 366	109	148
	6kg 352	71	104
リード12	4kg 500	118	179
	6kg 399	79	118
	8kg 403	56	88
	6kg 573	83	136
リード6	8kg 480	61	100
	10kg 442	47	78
	12kg 465	39	64

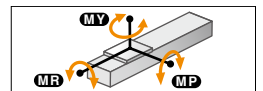


壁面取付使用時 (単位: mm)	A	B	C
リード20	2kg 262	203	554
	4kg 118	88	309
	6kg 71	49	262
リード12	4kg 146	96	449
	6kg 85	55	334
	8kg 55	34	305
	6kg 101	62	519
リード6	8kg 64	39	413
	10kg 43	26	355
	12kg 28	17	338



垂直使用時 (単位: mm)	A	C
リード12	1kg 458	459
	2kg 224	224
リード6	2kg 244	245
	4kg 113	113

■ 静的許容モーメント



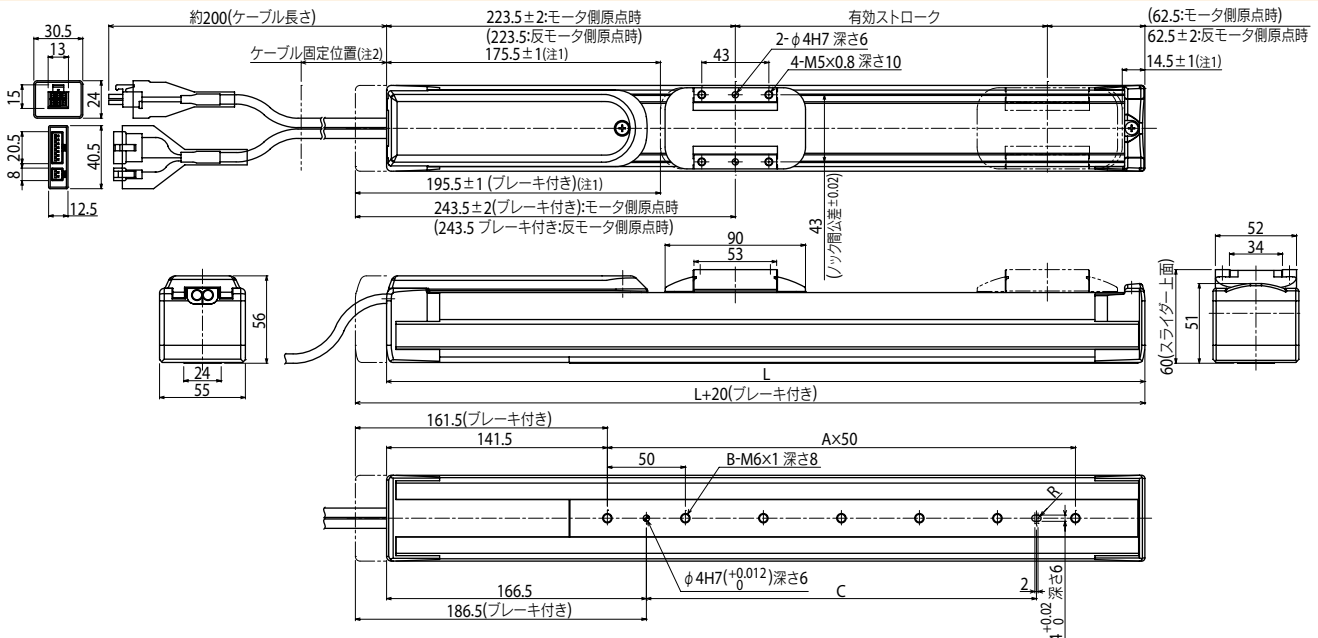
MY	MP	MR
32	38	34

■ 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	リモートコマンド
TS-SD	パルス列

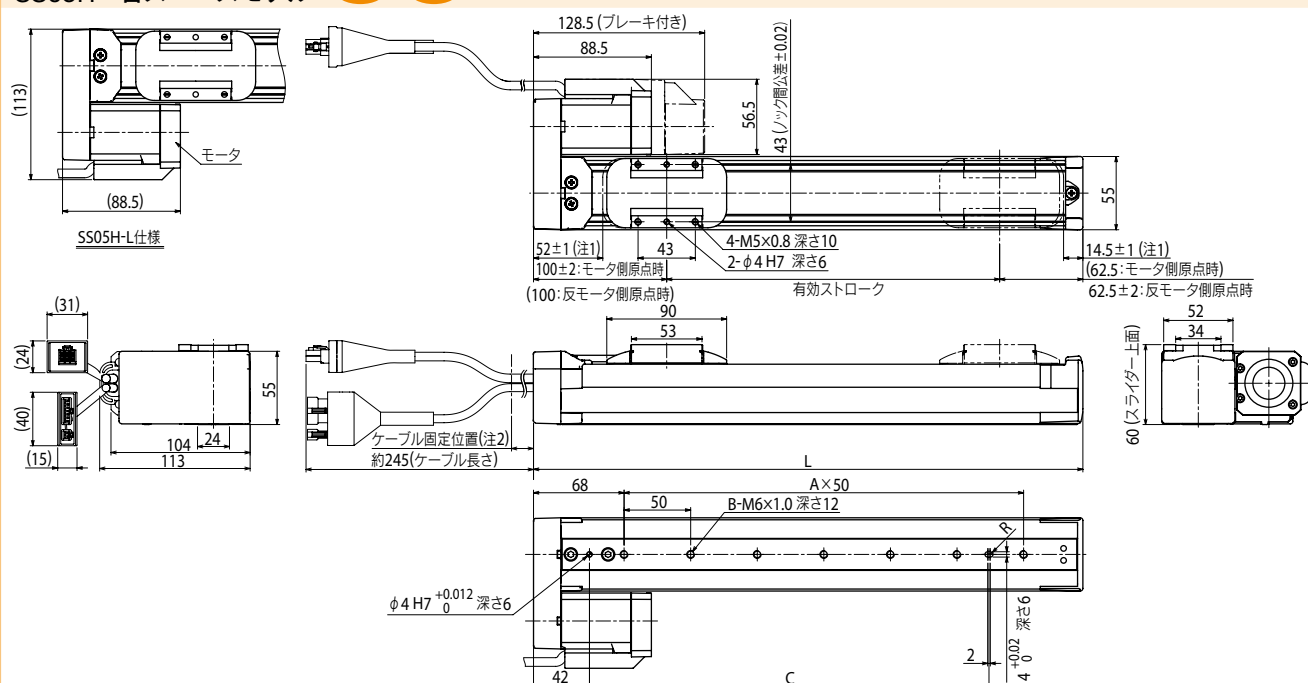
※ ガイド寿命10,000km時のスライダ上面センターより搬送重心までの距離です(寿命計算時のストロークは600mm)。

SS05H 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	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	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量(kg)※4	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
ストローク別最高速度※5 (mm/sec)	リード20	1000										933	833	733	633	
	リード12(水平)	600										560	500	440	380	
	リード12(垂直)	500												440	380	
	リード6(水平)	300										280	250	220	190	
	リード6(垂直)	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。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4. 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。

SS05H 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	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
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) ^{※4}	1.7	1.9	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
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(水平)						600						560	500	440	380
	リード12(垂直)						500								440	380
	リード6(水平)						300						280	250	220	190
	リード6(垂直)						250								220	190
速度設定							—						93%	83%	73%	63%

注1. 両端からのメカストツツ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。プレーキ付きはプ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、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。モータ取り付け方向の変更を行った場合、カバーは取り付けません。