

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 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 ^{※2} N: 標準原点 Z: 反モータ側	クリスオプション N: 標準クリス C: クリニングクリス	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
--------	--	--	--	---	-------------------------------------	------------------------------	---

S2

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}
--------------------------------------	--

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 ^{※5}	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	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

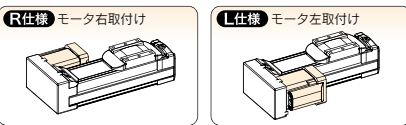
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。
 ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

基本仕様

モーター	42口ステップモータ
分解能	20480 パルス/回転
繰返し位置決め精度 ^{※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)



許容オーバハング量[※]

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	599	225	291	2kg	262	203	554	リード12	1kg	458	459						
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309		リード6	2kg	224	224					
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262			4kg	113	113					
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	リード6	6kg	85	55	334					
	6kg	399	79	118	6kg	55	34	305		リード20	8kg	101	62	519				
	8kg	403	56	88	8kg	64	39	413			10kg	43	26	355				
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519	リード20	12kg	465	39	64	リード6	10kg	442	47	78
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413		リード12	12kg	465	39		64			
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355			12kg	28	17		338			

※ 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)。

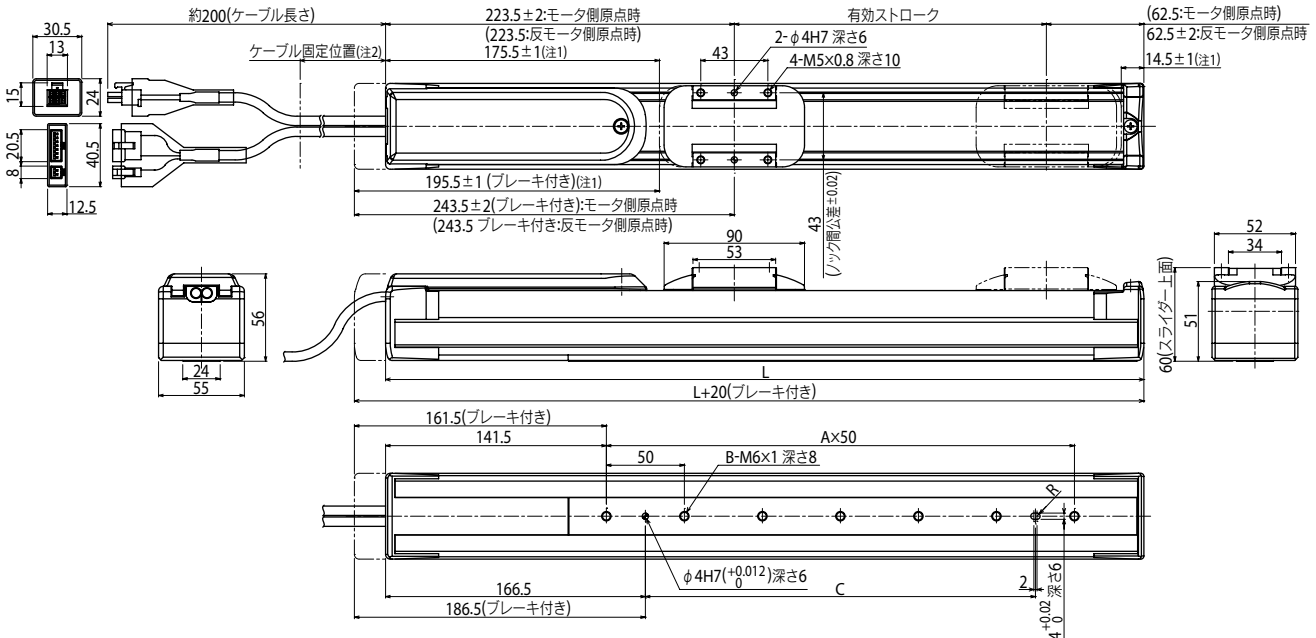
静的許容モーメント

モーメント	MY	MP	MR
許容値	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

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														
	リード12(水平)	600														
	リード12(垂直)	500														
	リード6(水平)	300														
リード6(垂直)	250															
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、本体端面より100mm以内で結束バンド等に固定してください。
 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。