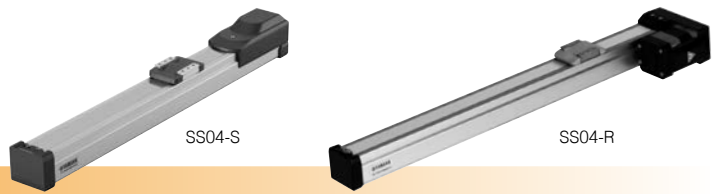


# SS04 スライダタイプ

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能



## 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(アプシ仕様) 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
----------------------	----------------------

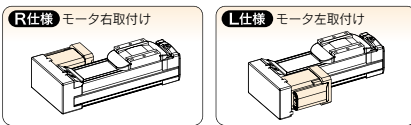
※1. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※2. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※3. DINレールについてはP.600をご参照ください。  
 ※4. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 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>

	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12	1kg 807	218	292	1kg 274	204	776	0.5kg 407	408	
	2kg 667	107	152	2kg 133	93	611	1kg 204	204	
リード6	2kg 687	116	169	2kg 149	102	656	1kg 223	223	
	3kg 556	76	112	3kg 92	62	516	2kg 107	107	
	4kg 567	56	84	4kg 63	43	507	2kg 118	118	
リード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)。

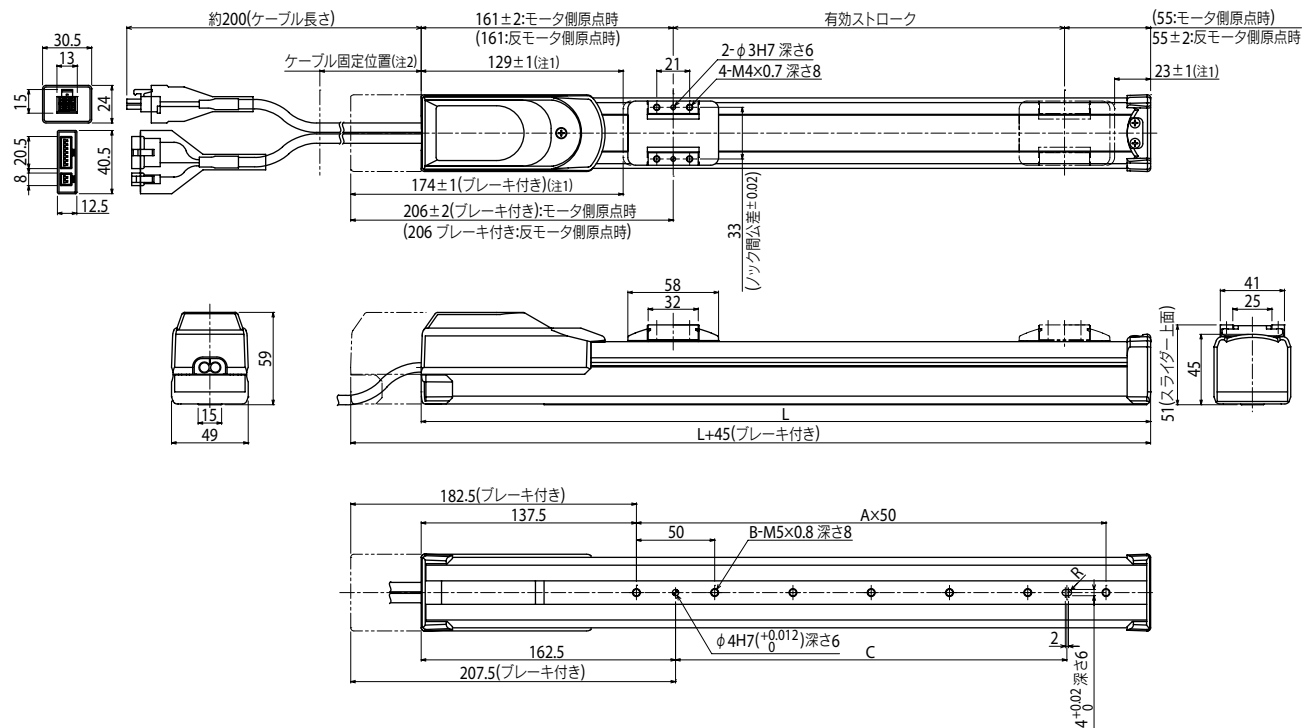
## 静的許容モーメント

	MY	MP	MR
リード12	16	19	17
リード6			
リード2			

## 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

## SS04 ストレートモデル S

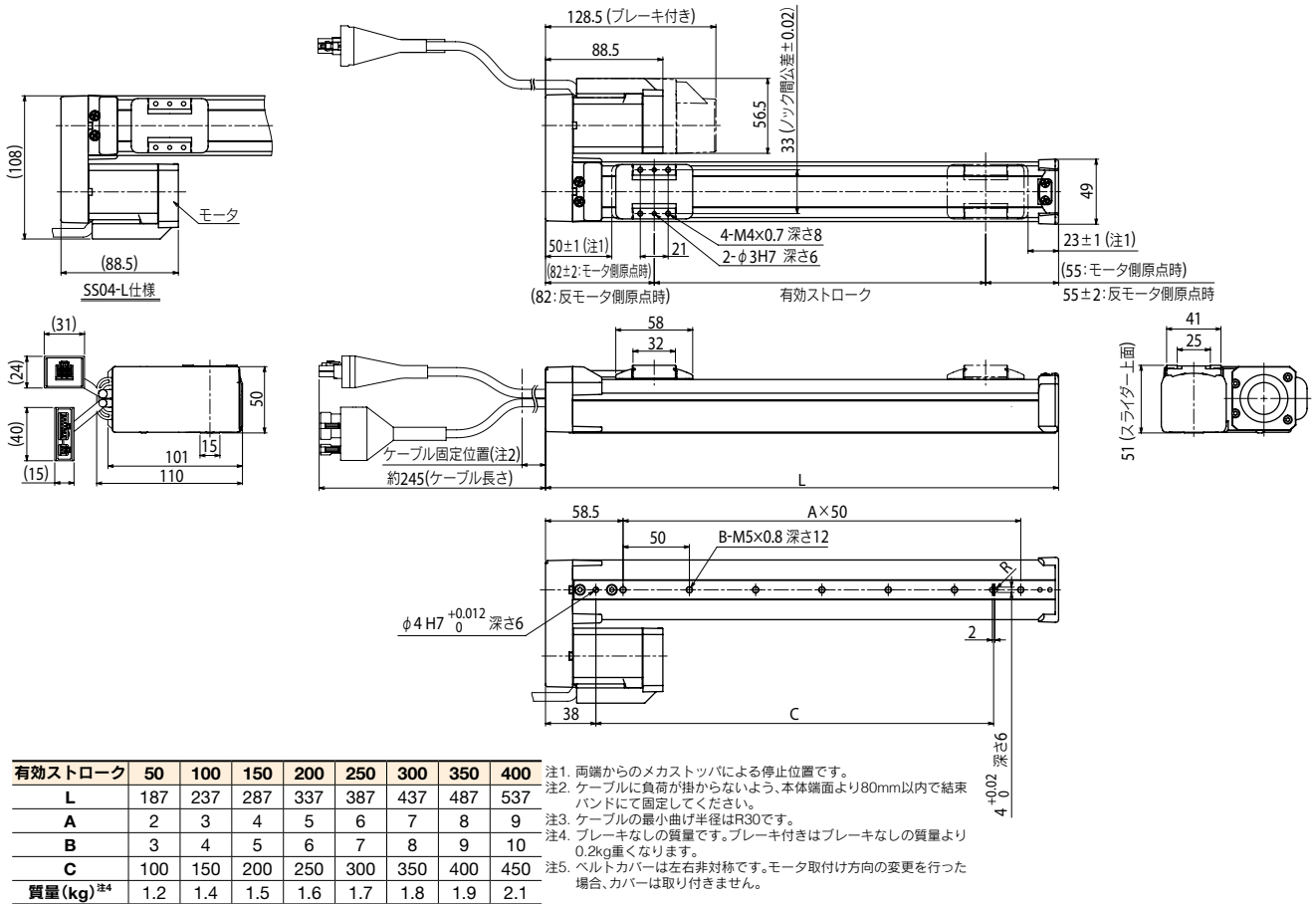


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400
L	266	316	366	416	466	516	566	616
A	2	3	4	5	6	7	8	9
B	3	4	5	6	7	8	9	10
C	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg) <sup>※4</sup>	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

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



# 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	I/Oケーブル 1:1m	

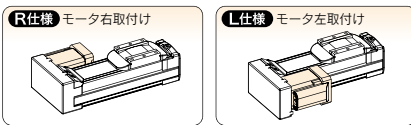
※1. リード12mm、6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 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	0.27 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度*2	1000 mm/sec 600 mm/sec 300 mm/sec
最大可搬質量	水平使用時 4 kg 6 kg 10 kg 垂直使用時 — 1 kg 2 kg
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	4kg 335	47	95	4kg 63	31	263	2kg 148	148	
6kg	503	78	165	6kg 134	63	496			
4kg	332	37	79	4kg 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)。

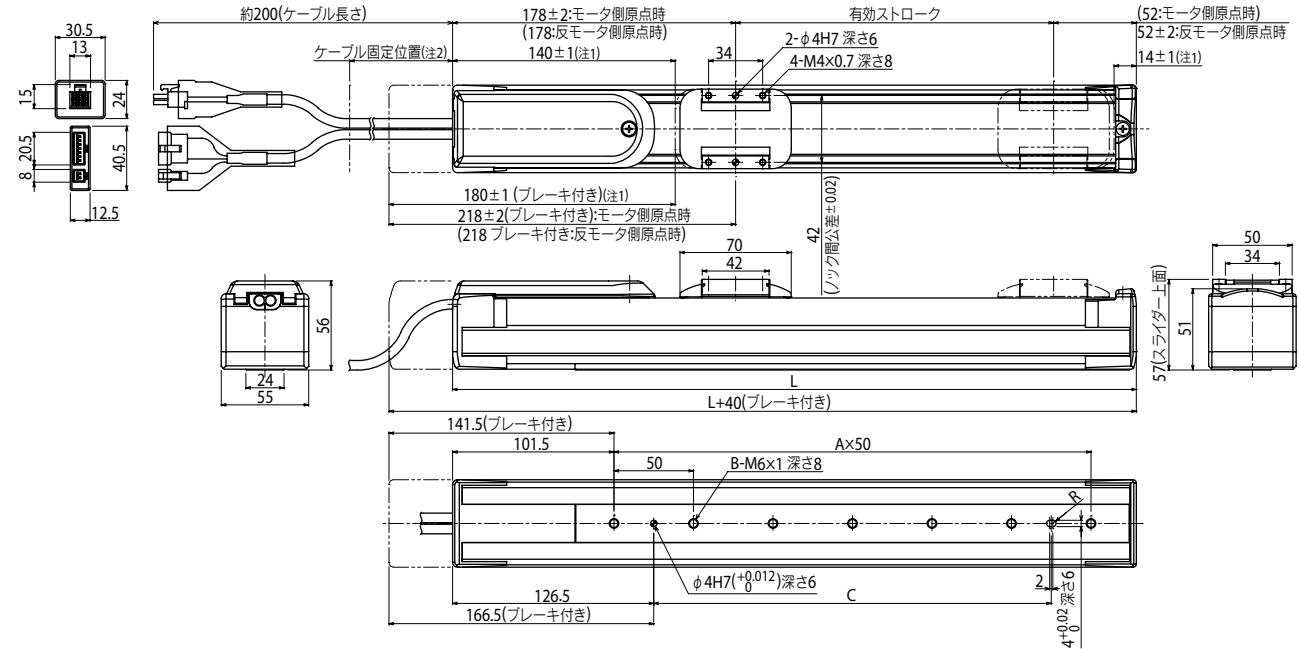
## 静的許容モーメント

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

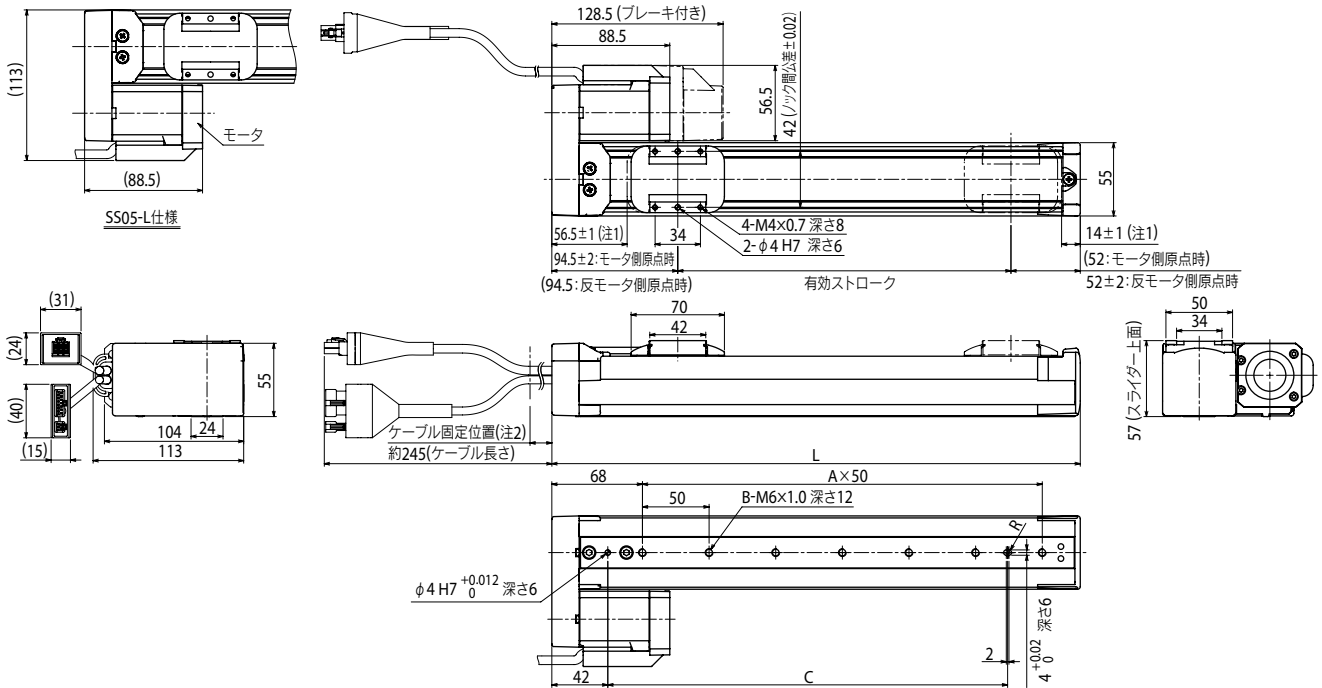


有効ストローク	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	280	330	380	430	480	530	580	630	680	730	780	830	880	930	980	1030
A	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
B	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19
C	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
質量 (kg)*4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

# 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 <sup>※1</sup> N: ブレーキなし B: ブレーキ付き	原点位置 <sup>※2</sup> 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: クリントクリス	ストローク 50~800 (50mmピッチ)	ケーブル長 <sup>※3</sup> 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m
--------	--	--	--	---	------------------------------------	------------------------------	---

### 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	I/Oケーブル 1: 1m
-----------------------	------------------

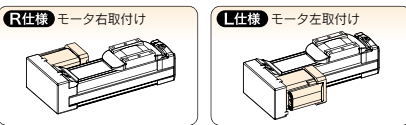
※1. リード12mm, 6mmの場合のみ、ブレーキ付きを選択できます。  
 ※2. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。  
 ※3. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
 ※4. DINレールについてはP.600をご参照ください。  
 ※5. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## 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 <sup>※1</sup>	±0.02 mm
減速機構	ボールネジφ12
モータ最大トルク	0.47 N・m
ボールネジリード	20 mm 12 mm 6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	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<sup>※</sup>

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		2kg	224	224
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262		2kg	244	245
リード12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	リード6	4kg	113	113
	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334				
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305				
リード6	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519				
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413				
	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355				
	12kg	465	39	64	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)。

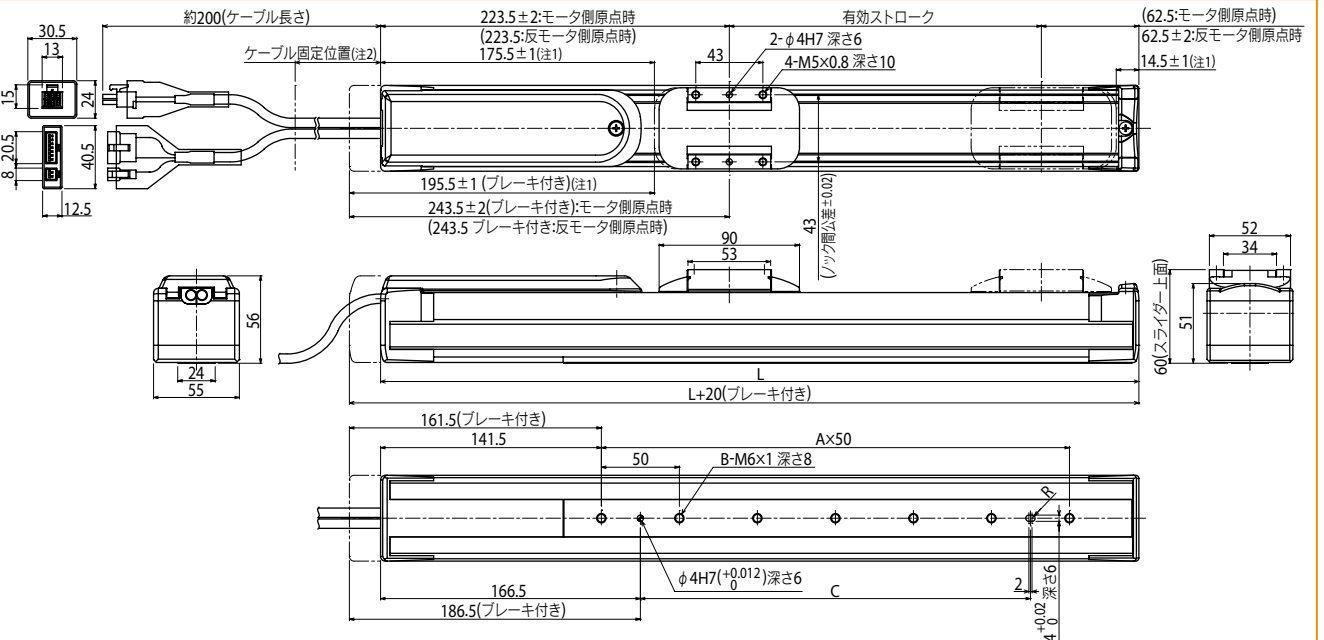
## 静的許容モーメント

モーメント	MY	MP	MR
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

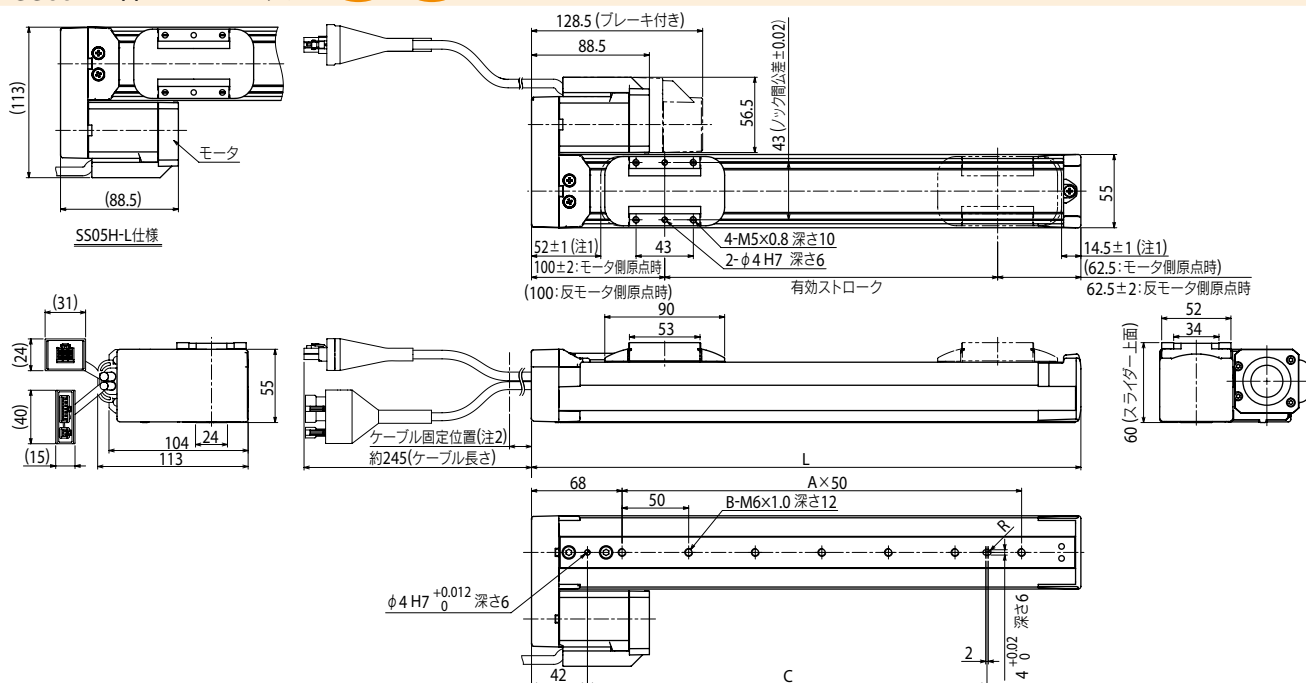
## SS05H ストレートモデル S



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) <sup>※4</sup>	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 <sup>※5</sup> (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。

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) <sup>※4</sup>	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 <sup>※5</sup> (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。  
注5. 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6. 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。  
注7. 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、カバーは取り付くできません。