

SSC04

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

SSC04	S						
ロボット本体	リード指定 12:12mm 6:6mm 2:2mm	タイプ S:ストレート	ブレーキ N:ブレーキなし B:ブレーキ付き	継手取付方向 RJ:右(標準) LJ:左	原点位置 N:標準原点※1 Z:反モータ側	ストローク 50~400 (50mmピッチ)	ケーブル長※2 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

S2		
ロボットポジション S2:TS-S2※3	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※4	
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※4	バッテリー B:有り(アプン仕様) 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.634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。詳細についてはP.96をご参照ください。

基本仕様

モーター	42□ステップモーター		
繰り返し位置決め精度※1	±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		
クリーン度	CLASS 10※2		
吸引量エア	リード12 mm	リード6 mm	リード2 mm
	50 Nℓ / min	30 Nℓ / min	15 Nℓ / min

- ※1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- ※2. 1cfあたり(0.1 μmベース)、吸引プロア使用時。

許容オーバーハング量※

	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	B	C	
リフト1/2	1kg 807	218	292	リフト1/2	1kg 274	204	776	リフト1/2	0.5kg 407	408
	2kg 667	107	152		2kg 133	93	611		1kg 204	204
リフト6	2kg 687	116	169	リフト6	2kg 149	102	656	リフト6	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
	4kg 869	61	92	リフト2	4kg 72	48	829	リフト2	4kg 53	53
	6kg 863	40	60	リフト2	6kg 39	29	789			

※ ガイド寿命10,000 km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400 mm)。

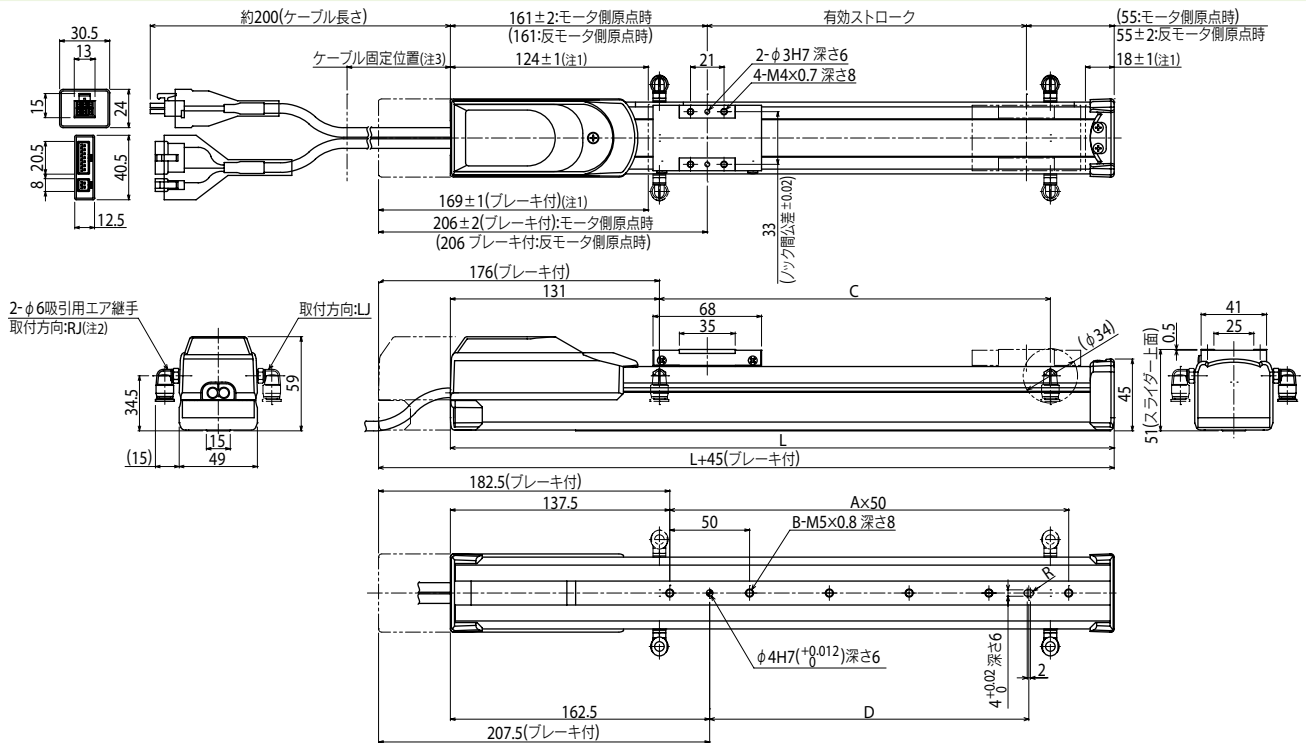
静的許容モーメント

(単位:N・m)		
MY	MP	MR
16	19	17

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	
TS-SD	パルス列

SSC04



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	95	145	195	245	295	345	395	445
D	50	100	150	200	250	300	350	400
質量(kg)※5	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. φ6吸引用エア継手の取付方向は左右の選択が可能です。本図面の継手取付方向はRJ(標準)側で作図されています。
- 注3. 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4. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注5. ブレーキなしの質量です。ブレーキ付はブレーキなしの質量より0.2kg重くなります。