

SSC05H

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

| | | | | | | | |
|---------------|--------------------------------------|----------------|--------------------------------|----------------------------|-----------------------------|------------------------------|---|
| SSC05H | S | | | | | | |
| ロボット本体 | リード指定 20:20mm 12:12mm 6:6mm | タイプ S:ストレート | ブレーキ*1 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*2 Z:反モータ側 | 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 | S2 | S2 |
| ロボットポジション | 出力 | 出力 |
| S2:TS-S2*4 | NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*5 | NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*5 |
| SH | SH | SH |
| ロボットポジション | 出力 | 出力 |
| SH:TS-SH | NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:I/Oポートなし*5 | バッテリー B:有り(アプソ仕様) N:なし(インクリ仕様) |
| SD | SD | SD |
| ロボットドライバ | I/Oケーブル | |
| SD:TS-SD | t: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.634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.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 |
| | 垂直使用時 | — | 500 mm/sec |
| 最大可搬質量 | 水平使用時 | 6 kg | 8 kg |
| | 垂直使用時 | — | 2 kg |
| 最大押付力 | 水平使用時 | 36 N | 60 N |
| | 垂直使用時 | — | 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 | | |
| クリーン度 | CLASS 10*3 | | |
| 吸引量エア | リード20 mm | リード12 mm | リード6 mm |
| | 80 Nℓ / min | 50 Nℓ / min | 30 Nℓ / min |

- *1. 片振りでの繰り返し位置決め精度。
- *2. ストロークが650 mm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。
- *3. 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 C | | | | | | | |
| リード20 | 2kg | 599 | 225 | 291 | 2kg | 262 | 203 | 554 | リード20 | 1kg | 458 | 459 |
| | 4kg | 366 | 109 | 148 | 4kg | 118 | 88 | 309 | | 2kg | 224 | 224 |
| | 6kg | 352 | 71 | 104 | 6kg | 71 | 49 | 262 | | 4kg | 244 | 245 |
| リード12 | 4kg | 500 | 118 | 179 | 4kg | 146 | 96 | 449 | リード12 | 2kg | 244 | 245 |
| | 6kg | 399 | 79 | 118 | 6kg | 85 | 55 | 334 | | 4kg | 113 | 113 |
| | 8kg | 403 | 56 | 88 | 8kg | 55 | 34 | 305 | | | | |
| リード6 | 6kg | 573 | 83 | 136 | 6kg | 101 | 62 | 519 | リード6 | | | |
| | 8kg | 480 | 61 | 100 | 8kg | 64 | 39 | 413 | | | | |
| | 10kg | 442 | 47 | 78 | 10kg | 43 | 26 | 355 | | | | |
| | 12kg | 465 | 39 | 64 | 12kg | 28 | 17 | 338 | | | | |

静的許容モーメント

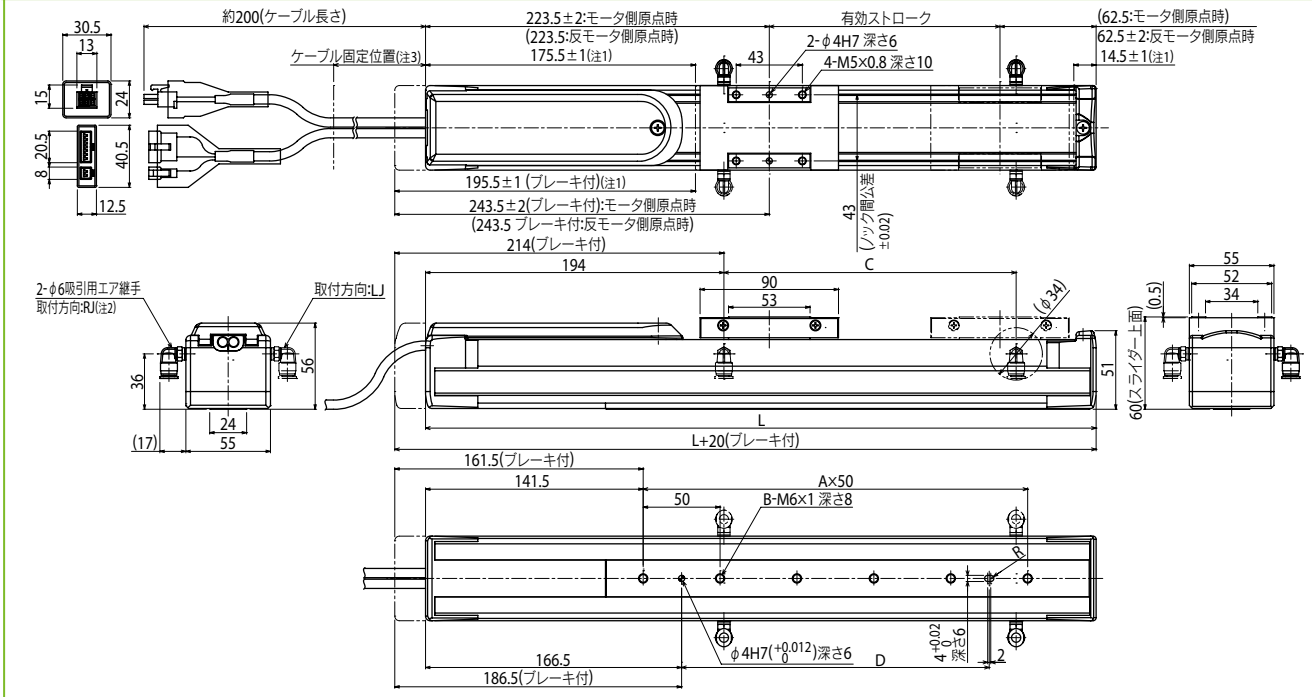
| | | |
|--------------------|----|----|
| 静的許容モーメント (単位:N・m) | | |
| MY | MP | MR |
| 32 | 38 | 34 |

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 |

* 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600 mm)。

SSC05H



| | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|------|
| 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 | 90 | 140 | 190 | 240 | 290 | 340 | 390 | 440 | 490 | 540 | 590 | 640 | 690 | 740 | 790 | 840 |
| D | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 | 500 |
| 質量(kg)*5 | 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 |
| リード20 | 1000 | | | | | | | | | | | | | | | |
| ストローク別 | 600 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード12(水平) | 500 | | | | | | | | | | | | | | | |
| 最高速度*6 | 300 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード6(水平) | 280 | | | | | | | | | | | | | | | |
| リード6(垂直) | 250 | | | | | | | | | | | | | | | |

- 注1. 両端からのメカストッパ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。
- 注3. 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4. 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5. ケーブルの最小曲げ半径はR30です。
- 注6. プ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。
- 注7. ストロークが650mm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。