

SSC05H



- 高导程: 导程20
- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧

订购型号

SSC05H	S	S2	SH	SD
机器人主机	导程指定 20: 20mm 12: 12mm 6: 6mm	机器人定位器 S2: TS-S2 ^{※4}	机器人定位器 SH: TS-SH	机器人驱动器 SD: TS-SD
机型	制动器 ^{※1} N: 无制动器 B: 带制动器	输入输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}	输入输出 NP: NPN PN: PNP CC: CC-Link DN: DeviceNet™ EP: EtherNet/IP™ PT: PROFINET GW: 无I/O板 ^{※5}	I/O电缆 1: 1m
连接安装方向	原位置 N: 标准原点 ^{※2} Z: 反马达侧	电池 B: 有(绝对式规格) N: 无(增量式规格)		
行程	行程长度 ^{※3} 1K: 1m 3K: 3m 5K: 5m 10K: 10m			

- ※1. 只有导程为12mm、6mm时,可选择带制动器规格。
- ※2. 更改了出厂时的原位置时,必须调整整机参照量。详情请参阅产品手册。
- ※3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	42□步进马达		
重复定位精度 ^{※1}	±0.02 mm		
减速机构	滚珠丝杆φ12 (C10级)		
马达最大扭矩	0.47 N·m		
滚珠丝杆导程	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 ^{※2}	水平使用时	1000 mm/sec	600 mm/sec
	垂直使用时	—	500 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时	6 kg	8 kg
	垂直使用时	—	2 kg
最大推进力	水平使用时	36 N	60 N
	垂直使用时	—	120 N
行程	水平使用时	50 mm~800 mm (50 mm间距)	
	垂直使用时	行程+286 mm	
总长	水平使用时	行程+286 mm	
	垂直使用时	行程+306 mm	
主机截面最大外形	W55 mm × H56 mm		
电缆长度	标准: 1 m / 选配: 3 m, 5 m, 10 m		
洁净度	CLASS 10 ^{※3}		
抽吸量空气	导程20 mm	导程12 mm	导程6 mm
	80 Nℓ/min	50 Nℓ/min	30 Nℓ/min

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过650mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考图纸下侧表格所示的最高速度下调速度。
- ※3. 1cf单位(0.1μm基准)、使用抽吸风机时。

允许突出量[※]

导程	水平使用时 (单位:mm)			壁面安装使用时 (单位:mm)			垂直使用时 (单位:mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导程20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	
	4kg	366	109	148	4kg	118	88	309	
	6kg	352	71	104	6kg	71	49	262	
	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	
导程12	6kg	399	79	118	6kg	85	55	334	
	8kg	403	56	88	8kg	55	34	305	
	6kg	573	83	136	6kg	101	62	519	
	8kg	480	61	100	8kg	64	39	413	
导程6	10kg	442	47	78	10kg	43	26	355	
	12kg	465	39	64	12kg	28	17	338	

容许静态力矩

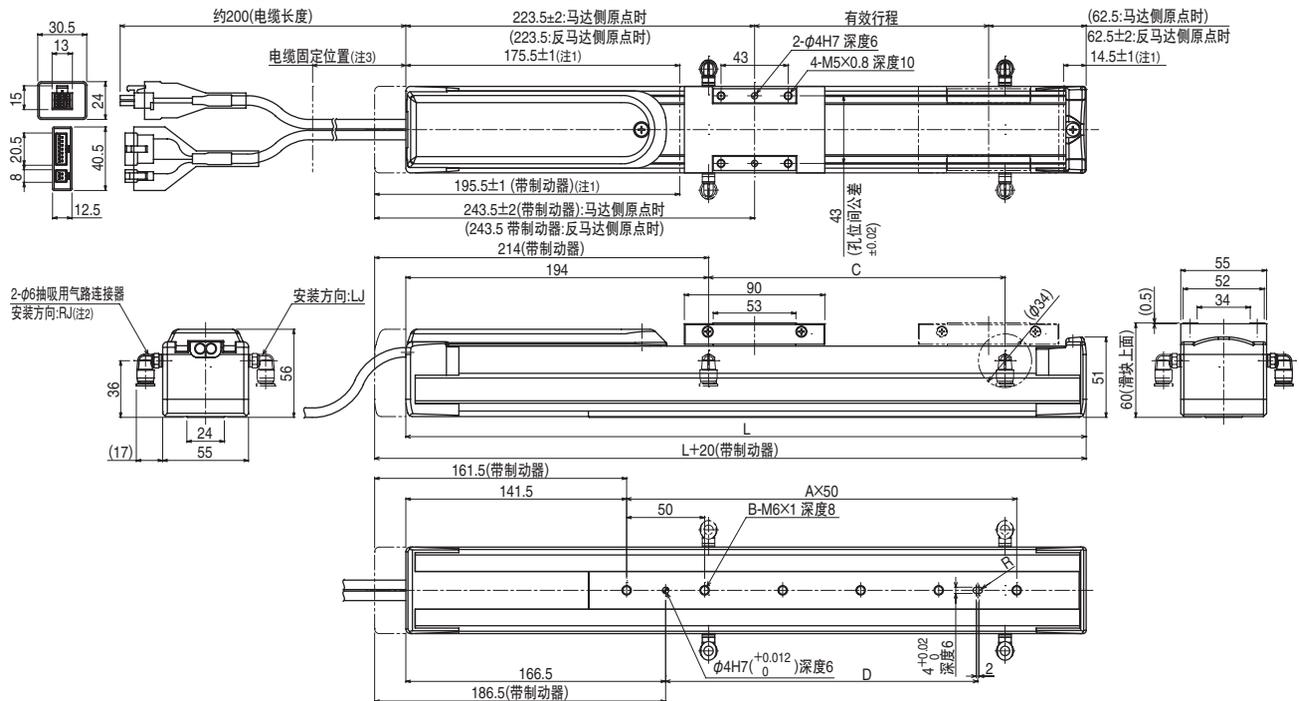
MY	MP	MR
32	38	34

适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	远程命令
TS-SD	脉冲列

※ 导轨寿命10,000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离(计算寿命时的行程为600 mm)。

SSC05H



有效行程	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
重量(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
各行程 最高速度 ^{※6} (mm/sec)	导程20	1000										933	833	733	633	
	导程12(水平)	600										560	500	440	380	
	导程12(垂直)	500										440	380	320	260	
	导程6(水平)	300										280	250	220	190	
导程6(垂直)	250										220	190	160	130		

- 注1. 从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2. φ6抽吸用气路连接器的安装方向可选择左右方向。
- 注3. 本图纸为连接器安装方向在RJ(标准)侧的视图。
- 注4. 请在距离主机端面的100mm以内,用扎带等固定电缆,避免向电缆施加负载。
- 注5. 不含制动器的重量,带制动器的比没有制动器的重0.2kg。
- 注6. 行程超过650mm时,根据动作区域不同,可能会出现滚珠丝杆共振的情况(危险速度)。此时,应参考左表中所示的最高速度,通过程序下调速度。