

# SS04 滑块型

- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧



## 订购型号

|             |                             |   |                  |                                |                     |                    |                                    |
|-------------|-----------------------------|---|------------------|--------------------------------|---------------------|--------------------|------------------------------------|
| <b>SS04</b> | <b>导程指定</b>                 | <b>机型</b>   | <b>制动器</b>       | <b>原点位置</b>                    | <b>润滑油选项</b>        | <b>行程</b>          | <b>电缆长度<sup>※2</sup></b>           |
| 机器人主机       | 12:12mm<br>06:6mm<br>02:2mm | S:直接型<br>R:省空间型<br>(右侧安装马达)<br>L:省空间型<br>(左侧安装马达) | N:无制动器<br>B:带制动器 | N:标准原点 <sup>※1</sup><br>Z:反马达侧 | N:标准润滑油<br>C:洁净型润滑油 | 50~400<br>(50mm间距) | 1K:1m<br>3K:3m<br>5K:5m<br>10K:10m |

|                        |   |                                       |
|------------------------|---|---------------------------------------|
| <b>S2</b>              | <b>机器人定位器</b>   | <b>输入输出</b>                           |
| S2:TS-S2 <sup>※3</sup> | NP:NPN<br>PN:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet™<br>EP:EtherNet/IP™<br>PT:PROFINET<br>GW:无I/O板 <sup>※4</sup> |                                       |
| <b>SH</b>              | <b>机器人定位器</b>   | <b>输入输出</b>                           |
| SH:TS-SH               | NP:NPN<br>PN:PNP<br>CC:CC-Link<br>DN:DeviceNet™<br>EP:EtherNet/IP™<br>PT:PROFINET<br>GW:无I/O板 <sup>※4</sup> | <b>电池</b><br>B:有(绝对式规格)<br>N:无(增量式规格) |
| <b>SD</b>              | <b>机器人驱动器</b>   | <b>1</b>                              |
| SD:TS-SD               |   | I/O电缆<br>1:1m                         |

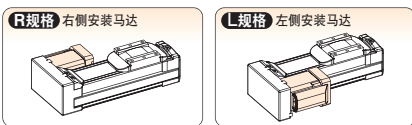
- ※1.更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
- ※2.机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※3.有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※4.使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

|                      |                            |                    |            |
|----------------------|----------------------------|--------------------|------------|
| 马达                   | 42□步进马达                    |                    |            |
| 分辨率                  | 20480脉冲/圈                  |                    |            |
| 重复定位精度 <sup>※1</sup> | ±0.02 mm                   |                    |            |
| 减速机构                 | 滚珠丝杆φ8 (C10级)              |                    |            |
| 马达最大扭矩               | 0.27 N·m                   |                    |            |
| 滚珠丝杆导程               | 12 mm                      | 6 mm               | 2 mm       |
| 最高速度                 | 600 mm/sec                 | 300 mm/sec         | 100 mm/sec |
| 最大搬运重量               | 水平使用时<br>2 kg              | 4 kg               | 6 kg       |
| 垂直使用时                | 1 kg                       | 2 kg               | 4 kg       |
| 最大推进力                | 45 N                       | 90 N               | 150 N      |
| 行程                   | 50 mm~400 mm (50 mm间距)     |                    |            |
| 总长                   | 水平使用时<br>行程+216 mm         | 垂直使用时<br>行程+261 mm |            |
| 主机截面最大外形             | W49 mm × H59 mm            |                    |            |
| 电缆长度                 | 标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m |                    |            |

※1.单方向的重复定位精度。

## 马达安装方向(省空间型)



## 允许突出量<sup>※</sup>

| 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             | B        | C        |
| 12 | 1kg: 807      | 2kg: 667 | 2kg: 687 | 1kg: 274        | 2kg: 133 | 2kg: 149 | 0.5kg: 407    | 1kg: 204 | 1kg: 223 |
| 6  | 2kg: 556      | 3kg: 567 | 4kg: 869 | 3kg: 92         | 4kg: 63  | 4kg: 72  | 2kg: 107      | 2kg: 118 | 4kg: 53  |
| 2  | 6kg: 863      | 61       | 60       | 6kg: 39         | 29       | 789      | 4kg: 53       | 53       |          |

## 容许静态力矩

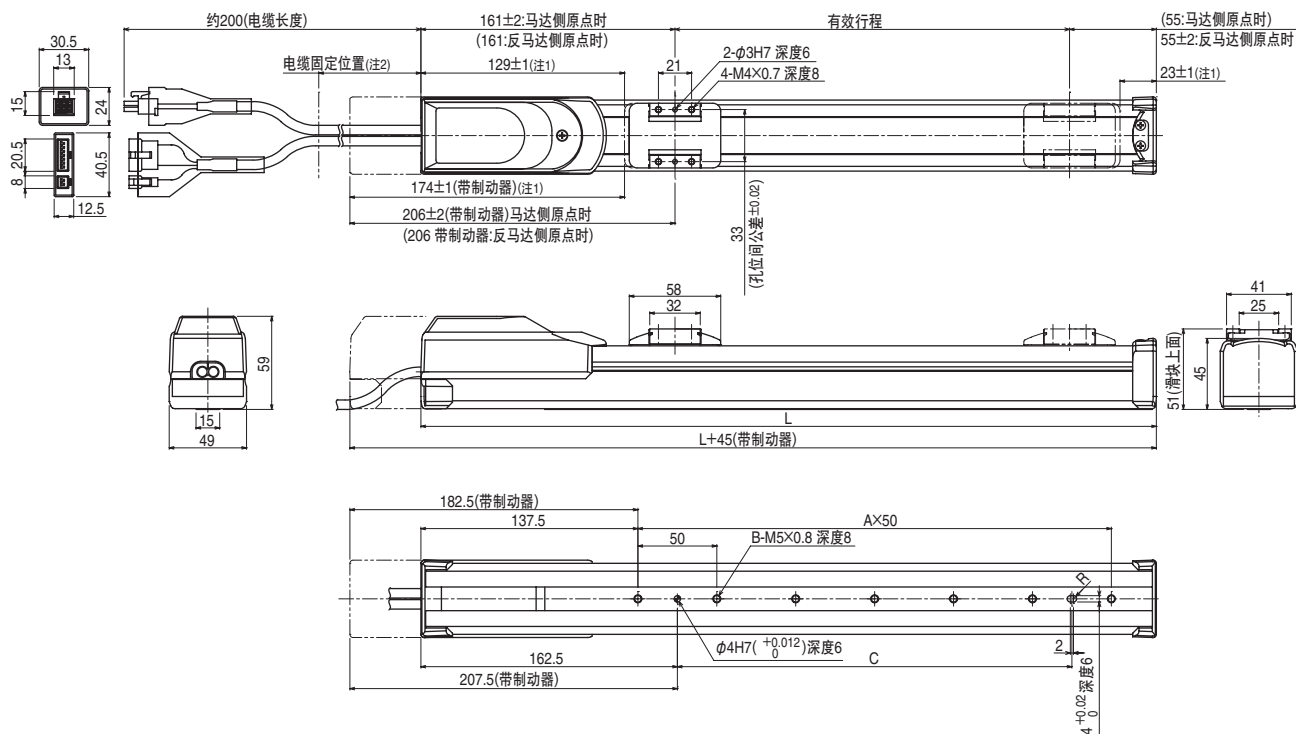
| (单位:N·m) |    |    |
|----------|----|----|
| MY       | MP | MR |
| 16       | 19 | 17 |

## 适用控制器

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

※ 导轨寿命10,000km时滑块上面中心至搬运重心的距离(计算寿命时的行程为400mm)。

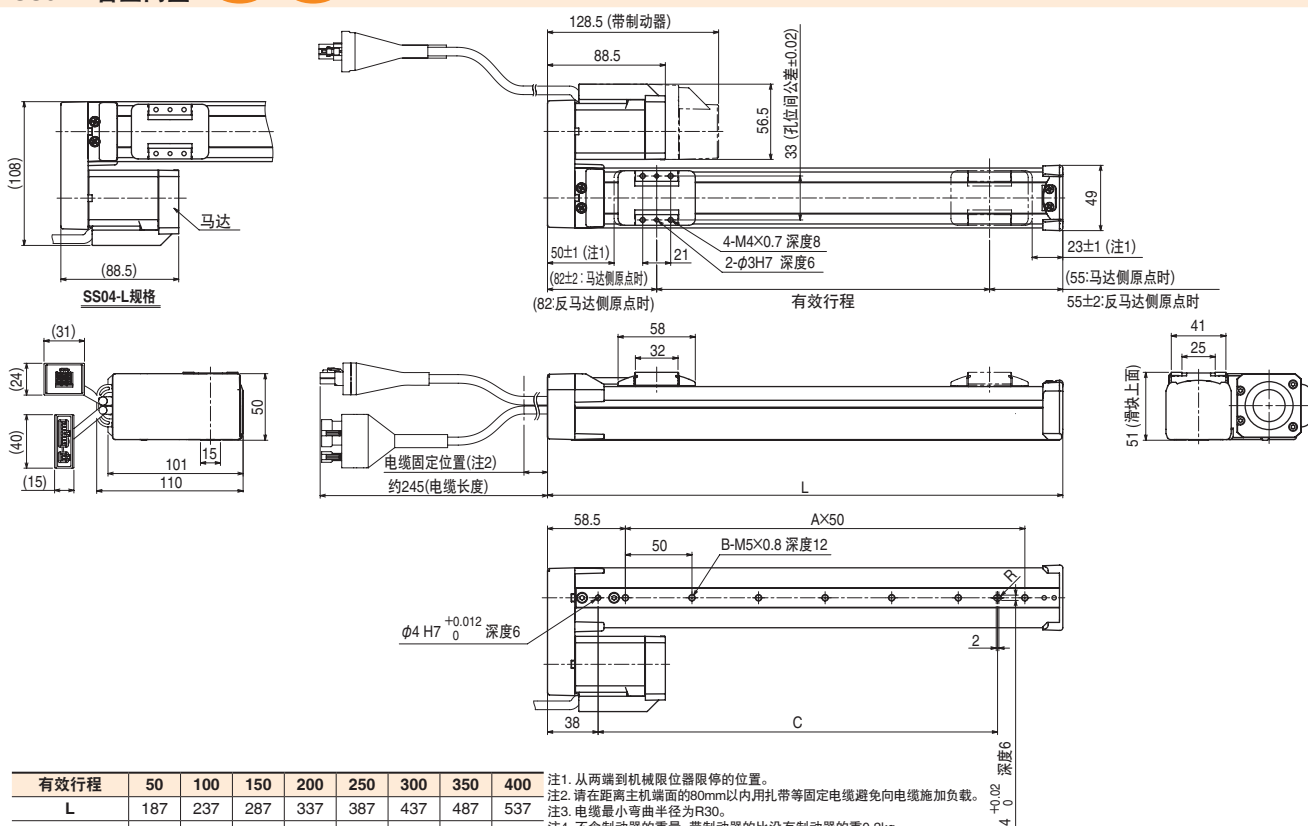
## SS04 直接型 S



| 有效行程                 | 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 |
| 重量(kg) <sup>注4</sup> | 1.5 | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 2.0 | 2.1 | 2.2 | 2.3 |

- 注1.从两端到机械限位器限停的位置。
- 注2.请在距离主机端面的100mm以内,用扎带等固定电缆,避免向电缆施加载。
- 注3.电缆最小弯曲半径为R30。
- 注4.不含制动器的重量。带制动器的比没有制动器的重0.2kg。

SS04 省空间型 R L



| 有效行程     | 50  | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 |
|----------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|
| L        | 187 | 237 | 287 | 337 | 387 | 437 | 487 | 537 |
| A        | 2   | 3   | 4   | 5   | 6   | 7   | 8   | 9   |
| B        | 3   | 4   | 5   | 6   | 7   | 8   | 9   | 10  |
| C        | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 |
| 重量(kg)注4 | 1.2 | 1.4 | 1.5 | 1.6 | 1.7 | 1.8 | 1.9 | 2.1 |

注1. 从两端到机械限位器限停的位置。  
 注2. 请在距离主机端面的80mm以内用扎带等固定电缆避免向电缆施加负载。  
 注3. 电缆最小弯曲半径为R30。  
 注4. 不含制动器的重量,带制动器的比没有制动器的重0.2kg。  
 注5. 皮带外盖的左右不对称,变更马达安装方向后,无法安装外盖。