

# SS05 滑块型

- 高导程: 导程20
- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧



## 订购型号

<b>SS05</b>							
机器人主机	导程指定	机型	制动器 <sup>※1</sup>	原点位置	润滑油选项	行程	电缆长度 <sup>※3</sup>
	20:20mm 12:12mm 06:6mm	S:直接型 R:省空间型 (右侧安装马达) L:省空间型 (左侧安装马达)	N:无制动器 B:带制动器	N:标准原点 <sup>※2</sup> Z:反马达侧	N:标准润滑油 C:洁净型润滑油	50~800 (50mm间距)	1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m

<b>S2</b>		
机器人定位器	输入输出	电池
S2:TS-S2 <sup>※4</sup>	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 <sup>※5</sup>	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>SH</b>		
机器人定位器	输入输出	电池
SH:TS-SH	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板 <sup>※5</sup>	B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>SD</b>		
机器人驱动器	I/O电缆	
SD:TS-SD	1:1m	

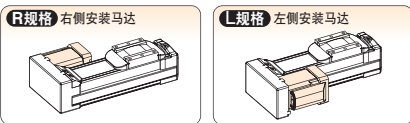
- ※1. 导程为12mm、6mm时,不能选择带制动器规格。
- ※2. 更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
- ※3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- ※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达	42□步进马达		
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φ12(C10级)		
马达最大扭矩	0.27 N·m		
滚珠丝杆导程	20 mm	12 mm	6 mm
最高速度 <sup>※2</sup>	1000 mm/sec	600 mm/sec	300 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 4 kg	6 kg	10 kg
重量	垂直使用时 —	1 kg	2 kg
最大推进力	27 N	45 N	90 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)		
总长	水平使用时 行程+230 mm	垂直使用时 行程+270 mm	
主机截面最大外形	W55 mm X H56 mm		
电缆长度(m)	标准:1 m / 选配:3 m, 5 m, 10 m		

- ※1. 单方向的重复定位精度。
- ※2. 行程超过600mm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。

## 马达安装方向(省空间型)



## 允许突出量<sup>※</sup>

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)			
导程	重量	A	B	导程	重量	A	B	导程	重量	A	C
20	2kg	413	139	20	2kg	192	123	12	0.5kg	578	579
	4kg	334	67		4kg	92	51		1kg	286	286
	4kg	347	72		4kg	109	57		1kg	312	312
12	6kg	335	47	12	6kg	63	31	6	2kg	148	148
	4kg	503	78		4kg	134	63				
	8kg	332	37		6kg	76	35				
6	10kg	344	29	6	8kg	47	22				

## 容许静态力矩

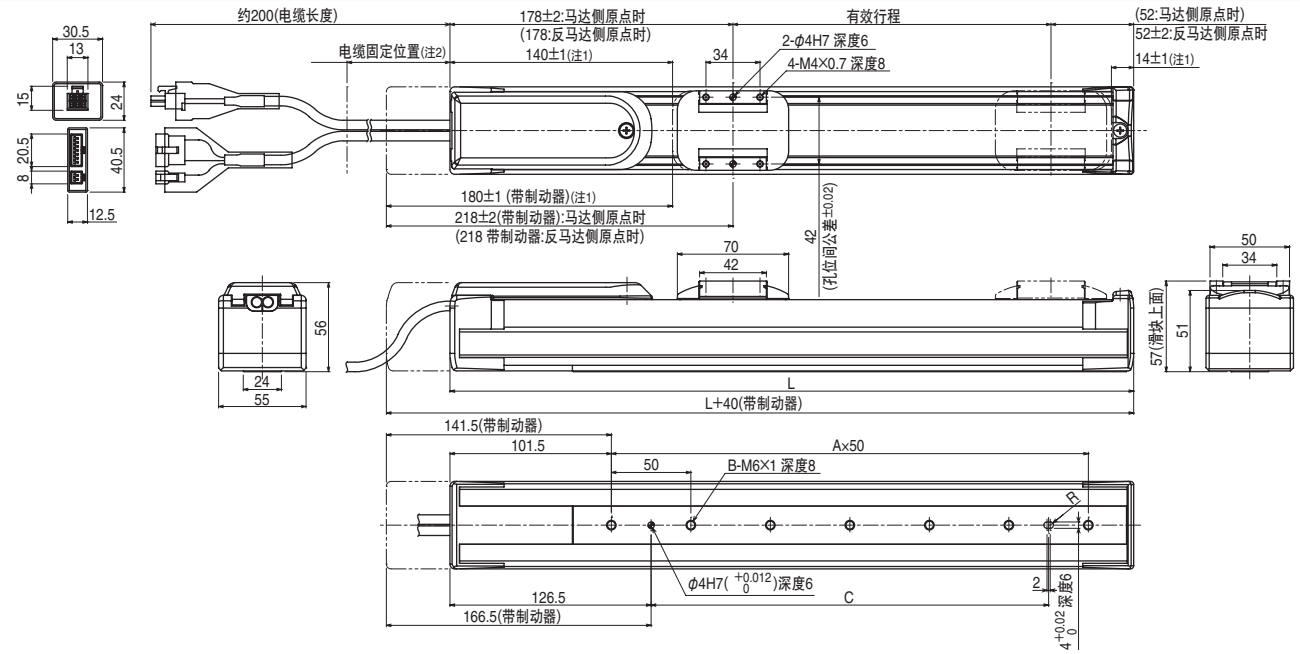
(单位:N·m)			
MY	MP	MR	
25	33	30	

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

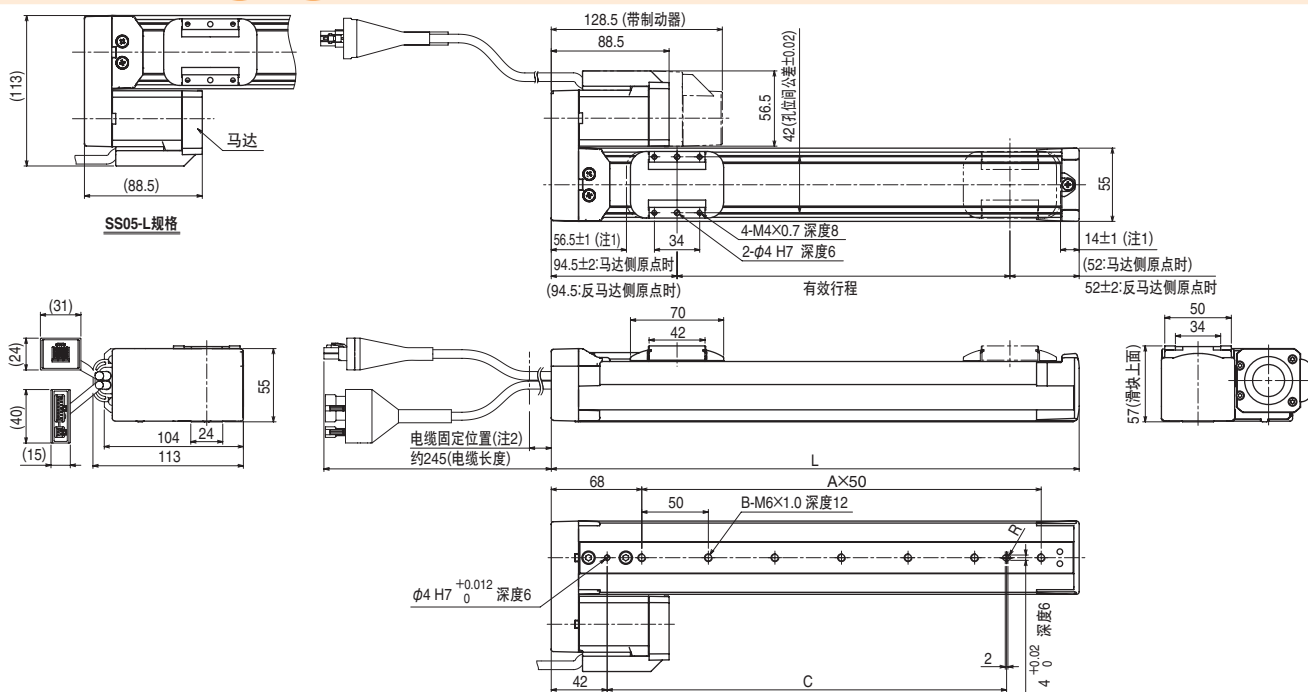
## SS05 直接型 S



有效行程	行程																
	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	
重量(kg) <sup>※4</sup>	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	
各行程最高速度 <sup>※5</sup> (mm/sec)	导程20	1000															
	导程12	600															
	导程6	300															
	速度设定	—															
														93%	83%	73%	63%

- 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. 行程超过600mm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。

## SS05 省空间型 R L



有效行程	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	
重量(kg) <sup>注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	
各行程 最高速度 <sup>注5</sup> (mm/sec)	导程20											1000	933	833	733	633	
	导程12											600	560	500	440	380	
	导程6											300	280	250	220	190	
	速度设定												93%	83%	73%	63%	

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。  
 注5. 带制动器的比没有制动器的重0.2kg。  
 注6. 行程超过600mm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,请参考左表中所示的最高速度,通过程序下调速度。  
 注6. 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。