

SS05H

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

SS05H

机器人主机	导程指定	机型	制动器 ^{※1}	原点位置	润滑油选项	行程	电缆长度 ^{※3}
	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 ^{※2} 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

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

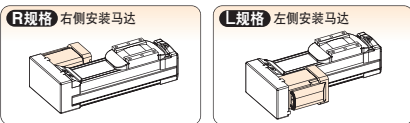
- ※1. 导程为12mm、6mm时,不能选择带制动器规格。
- ※2. 更改了出厂时的原点位置时,必须调整机器参照量。详情请参阅产品手册。
- ※3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- ※4. 有关DIN导轨的详情请参阅P500。
- ※5. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P62。

基本规格

马达	42□步进马达		
分辨率	20480脉冲/圈		
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	600 mm/sec	300 mm/sec
	垂直使用时	500 mm/sec	250 mm/sec
最大搬运	水平使用时	6 kg	8 kg
	垂直使用时	2 kg	4 kg
最大推进力	36 N	60 N	120 N
行程	50 mm~800 mm (50 mm间距)		
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		

- ※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[※]

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	A	B	C	导程	A	B	C	导程	A	C		
20	2kg	599	225	291	2kg	262	203	554	1kg	458	459	
	4kg	366	109	148		4kg	118	88	309	2kg	224	224
	6kg	352	71	104		6kg	71	49	262	2kg	244	245
12	4kg	500	118	179	4kg	146	96	449	4kg	113	113	
	6kg	399	79	118		6kg	85	55	334			
	8kg	403	56	88		8kg	55	34	305			
	6kg	573	83	136		6kg	101	62	519			
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			

容许静态力矩

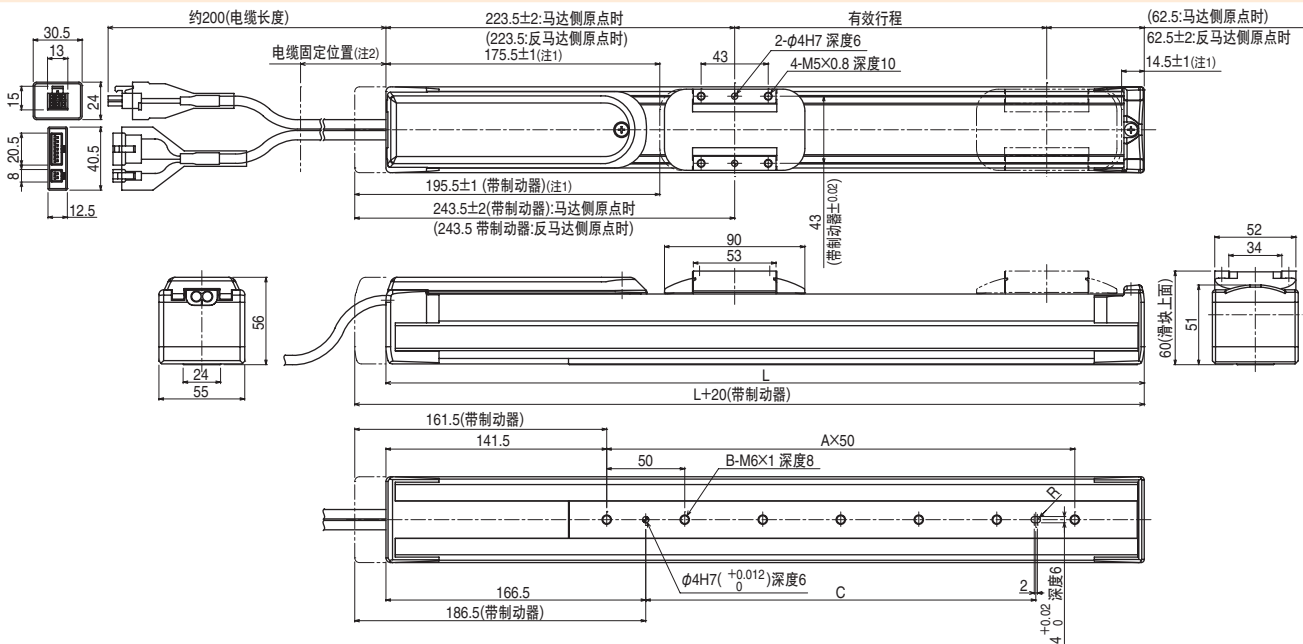
(单位:N·m)			
MY	MP	MR	
32	38	34	

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10,000km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)。

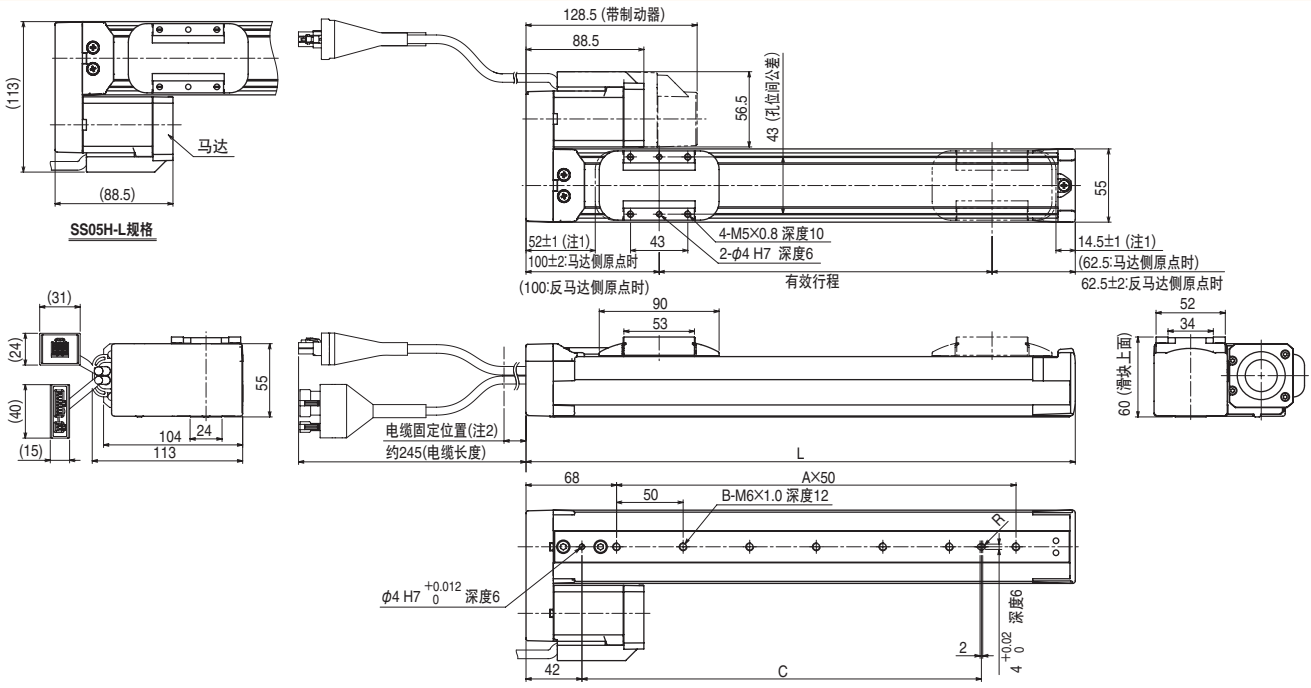
SS05H 直接型 S



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	100	150	200	250	300	350	400	450	500	500	500	500	500	500	500	500
重量(kg) ^{※4}	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 ^{※5} (mm/sec)	导程20	1000														
	导程12(水平)	600														
	导程12(垂直)	500														
	导程6(水平)	300														
导程6(垂直)	250															
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,用扎带将固定电缆,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。

SS05H 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	212.5	262.5	312.5	362.5	412.5	462.5	512.5	562.5	612.5	662.5	712.5	762.5	812.5	862.5	912.5	962.5
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) ^{注4}	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.8	3.0	3.2	3.4	3.6	4.0	4.2	4.4	4.6	4.6
各行程 最高速度 ^{注5} (mm/sec)	导程20											1000	933	833	733	633
	导程12(水平)											600				
	导程12(垂直)											500	560	500	440	380
	导程6(水平)											300	280	250	220	190
	导程6(垂直)											250				
速度设定											—	93%	83%	73%	63%	

注1. 从两端到机械限位器限位的位置。
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. 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。
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。