

# SS-S 単軸ロボット 小型鉄ベースタイプ 本体幅60mm 60W

ストレート形状



タイプ / スライダ(幅60mm)    ストローク / 100~600mm    可搬質量 / 水平30kg/垂直8kg

■ 型式項目   シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション  
 (例) SS-S-A-60-12-600-T1-S-B

\*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
SS-S-①-60-12-②-T1-③-④	アブソリュート	60	12	100~600	1~600	15	4	85	±0.02
SS-S-①-60-6-②-T1-③-④	インクリメンタル		6		1~300	30	8		

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

### オプション

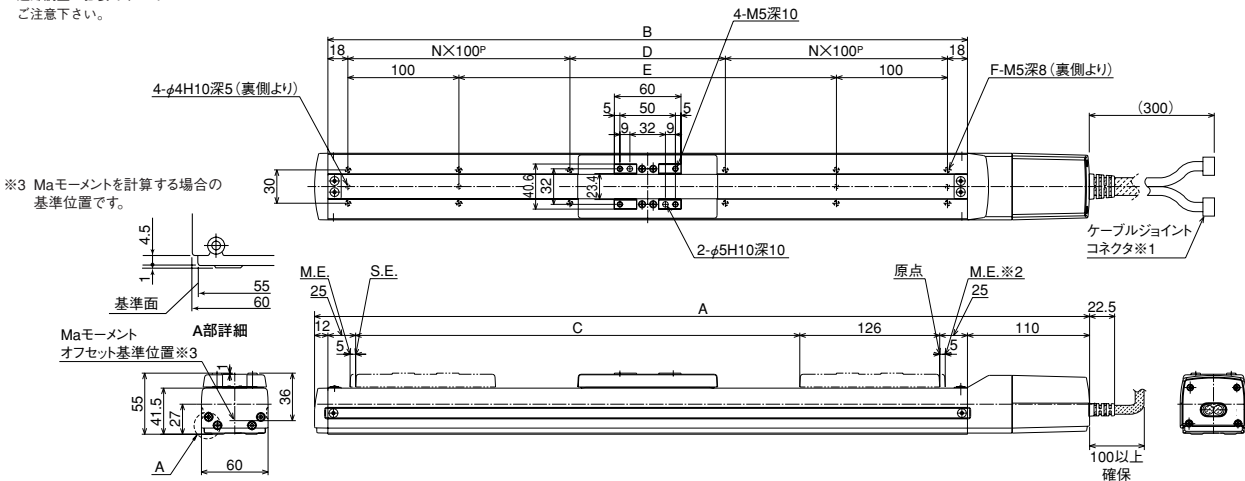
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

### 共通仕様

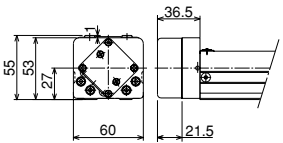
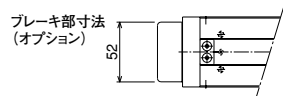
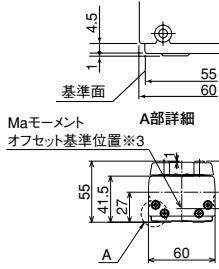
駆動方式	ボールネジφ10mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベアス一体型	
許容負荷モーメント	Ma : 14.7N・m	Mb : 14.7N・m    Mc : 33.3N・m
張り出し負荷長	Ma方向300mm以下    Mb・Mc方向300mm以下	
ベース	専用合金鋼引き抜き材	
ケーブル長(注3)	S : 3m    M : 5m    X□□ : 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)	

### 寸法図

\*原点方向を変更するには返却調整が必要です。ご注意ください。



\*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



\*ブレーキ付は全長(L)が24.5mm、質量が0.3kgアップします。

\*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は224ページをご参照下さい。  
 \*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。  
 SE:ストロークエンド  
 ME:メカエンド

ストローク	100	200	300	400	500	600
A	398	498	598	698	798	898
B	276	376	476	576	676	776
C	100	200	300	400	500	600
D	40	140	240	340	440	540
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.2	3.8	4.5	5.1	5.8	6.4
最高速度(mm/s)	リード12		600		470	
	リード6		300		230	

※ストロークにより変化します。

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



ご注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
 (注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
 (注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

\*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

# SS-M-100

単軸ロボット 中型鉄ベースタイプ 本体幅80mm 100W  
ストレート形状



タイプ / スライダ(幅80mm)    ストローク / 100~1000mm    可搬質量 / 水平40kg/垂直8kg

■型式項目    シリーズ-タイプ-エンコーダ種類-モータ出力-リード-ストローク-適応コントローラ-ケーブル長-オプション  
(例) SS - M - A - 100 - 20 - 1000 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は、149ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
SS-M-①-100-20-②-T1-③-④	アブソリュートインクリメンタル	100	20	100~1000	1~1000	20	4	84.9	±0.02
SS-M-①-100-10-②-T1-③-④	インクリメンタル		10		1~500	40	8	169	

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

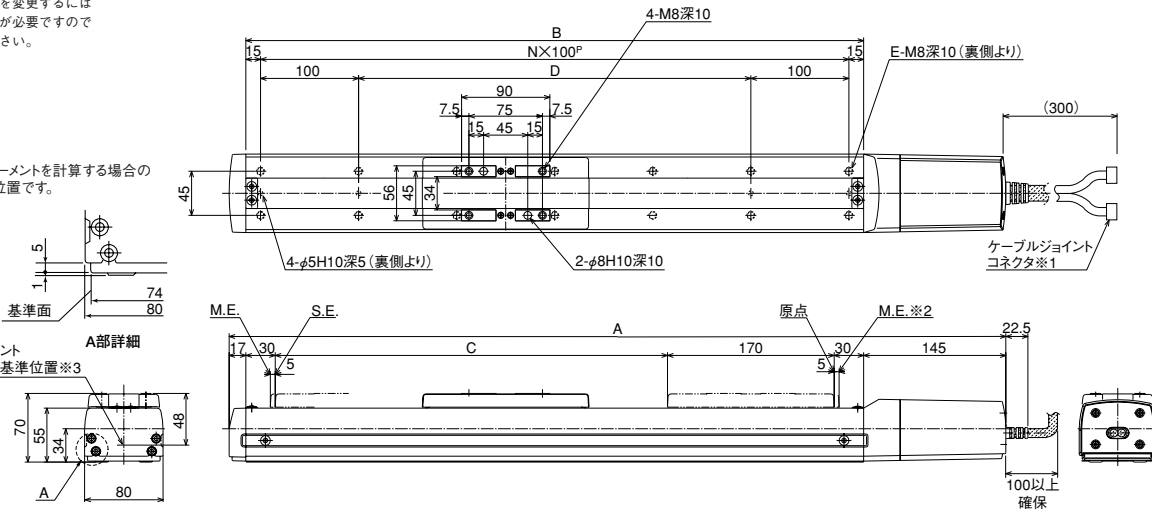
### 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
許容負荷モーメント	Ma : 36.3N・m Mb : 36.3N・m Mc : 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下
ベース	専用合金鋼引き抜き材
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)

### 寸法図

\*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

\*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



\*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は224ページをご参照下さい。  
\*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。  
SE: ストロークエンド  
ME: メカエンド

\*ブレーキ付は全長(L)が26mm、質量が0.5kgアップします。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
A	492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
質量(kg)	6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0
最高速度 (mm/s)	リード20						リード10			
	1000						500			
							960			
							765			
							625			
							515			

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

\*その他注意事項は145ページをご参照下さい。

商品ガイド

ロボシリンダ

単軸ロボット

対応 クリールーム

防滴対応

直交ロボット

スカラロボット

リニアサーボアクチュエータ

超小型電動アクチュエータ

テーブルトップアクチュエータ

コントローラ

インベントリー

DS

SS

ISA ISPA

ISD

IF

FS

RS

# SS-M-150

単軸ロボット 中型鉄ベースタイプ 本体幅80mm 150W  
ストレート形状



タイプ **スライダ(幅80mm)** ストローク **100~1000mm** 可搬質量 **水平60kg/垂直12kg**

■型式項目 シリウスタイプ エンコーダ種類 モータ出力 リード ストローク 適応コントローラ ケーブル長 オプション  
(例) SS - M - A - 150 - 20 - 1000 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は149ページをご参照下さい。

### 型式/スペック

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 100mm単位(mm)	速度(注1) (mm/s)	可搬質量(注2)		定格推力(N)	繰り返し位置決め精度(mm)
						水平(kg)	垂直(kg)		
SS-M-①-150-20-②-T1-③-④	アブソリュート	150	20	100~1000	1~1000	30	6	128	±0.02
SS-M-①-150-10-②-T1-③-④	インクリメンタル		10		1~500	60	12		

\*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③はケーブル長、④はオプションが入ります。XSEL-P/Qタイプで動作させる場合は、上記型式のT1がT2になります。

### オプション

名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P220	
ブレーキ	B	→P220	
原点逆仕様	NM	→P221	
スライダ部ローラー仕様	SR	→P221	

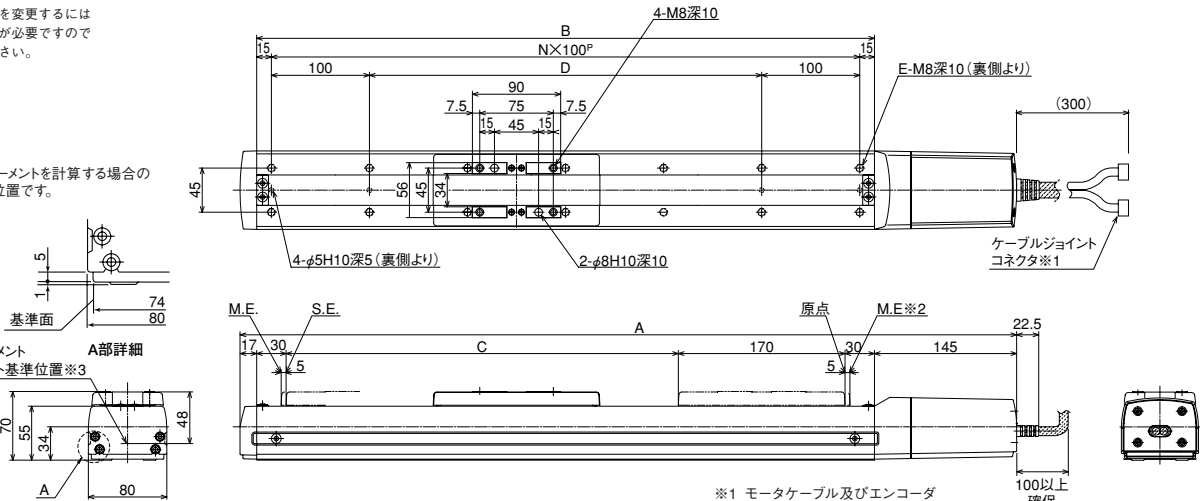
### 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm	転造C10
バックラッシュ	0.05mm以下	
ガイド	ベアス一体型	
許容負荷モーメント	Ma : 36.3N・m	Mb : 36.3N・m Mc : 77.4N・m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb・Mc方向450mm以下	
ベース	専用合金鋼引き抜き材	
ケーブル長(注3)	S : 3m M : 5m X□□ : 長さ指定	
使用周囲温度・湿度	0~40℃、85%RH (結露無きこと)	

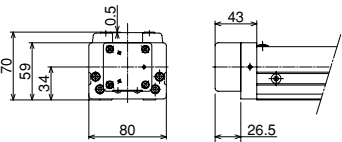
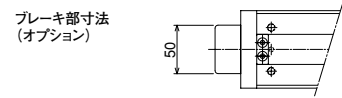
### 寸法図

\*原点方向を変更するには返却調整が必要ですのでご注意ください。

\*3 Maモーメントを計算する場合の基準位置です。



\*1 モータケーブル及びエンコーダケーブルを接続します。ケーブルの詳細は224ページをご参照下さい。  
\*2 原点復帰時はスライダがMEまで移動しますので、周囲との干渉にご注意下さい。  
SE:ストロークエンド ME:メカエンド



\*ブレーキ付は全長(L)が26mm、質量が0.5kgアップします。

ストローク	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000		
A	492	592	692	792	892	992	1092	1192	1292	1392		
B	330	430	530	630	730	830	930	1030	1130	1230		
C	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000		
D	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000		
E	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26		
N	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12		
質量(kg)	6.1	7.2	8.3	9.4	10.5	11.6	12.7	13.8	14.9	16.0		
最高速度 (mm/s)	リード20						960		765		625	515
	リード10						480		380		310	255

※ストロークにより変化します。

### 適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL	4軸	アブソ/インクリ	プログラム	AC100V/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100V/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100V/AC200V	→P600



注意

(注1)ストロークが長くなると、ボールネジの危険回転数の関係から最高速度が低下します(ストローク別の最高速度は上記表参照)  
(注2)可搬質量は、加速度0.3Gで動作させた時の値です。  
(注3)ケーブル長さは最大30mです。長さ指定はm単位でお願いします。(例. X08=8m)

\*その他注意事項は145ページをご参照下さい。