

# SSCR-S

クリーン対応単軸ロボット 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) SSCR-S - A - 60 - 12 - 600 - T1 - S - B

\*型式項目の内容は235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)	吸引量 (N $\ell$ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSCR-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	50
SSCR-S-①-60-6-②-T1-③-④	インクリメンタル		6		1~300	30	8			170

\*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

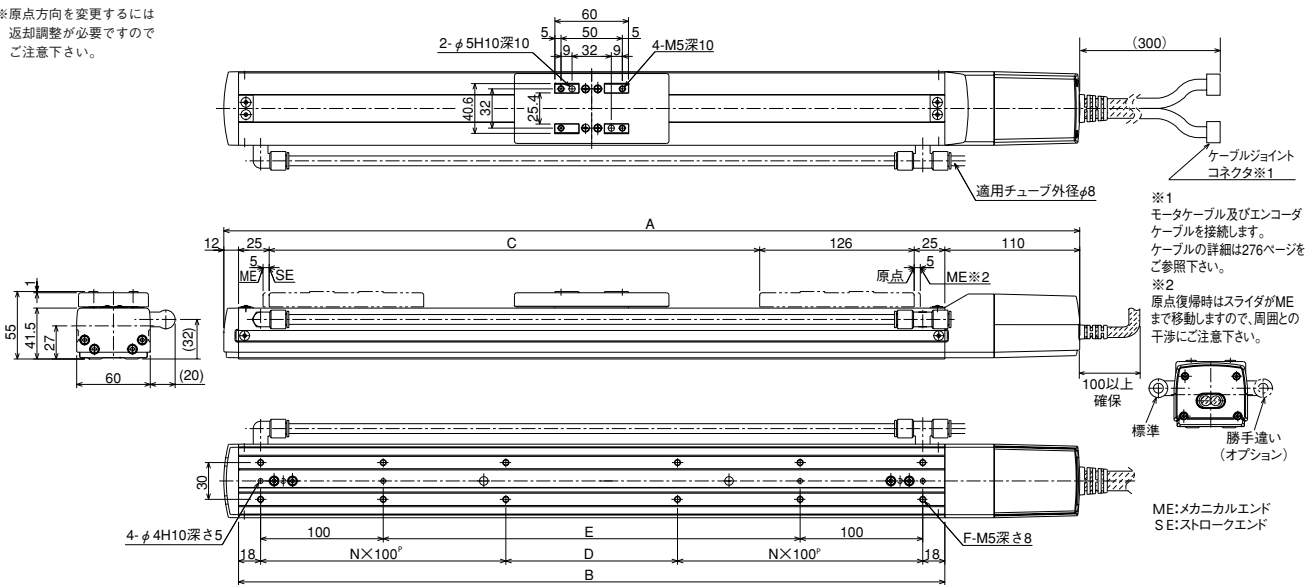
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

## 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ10mm 転造C10
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベアス一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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
クリーン度	クラス10対応 (0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ8

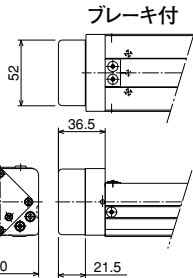
## 寸法図

\*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。



※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276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。



\*ブレーキ付は全長が24.5mm、  
質量が0.3kgアップします。

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	40	140	40	140
E	40	140	240	340	440	540
F	8	8	12	12	16	16
N	1	1	2	2	3	3
質量(kg)	3.4	4.0	4.7	5.3	6.0	6.6
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	AC100/ AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/ AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/ 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単位でご記入下さい。  
(例、X08=8m)。

\*その他注意事項は233ページをご参照下さい。

# SSCR-M-100

クリーン対応単軸ロボット 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) SSCR-M-A-100-20-1000-T1-S-B

※型式項目の内容は235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)	吸引量 (N $\ell$ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSCR-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	80
SSCR-M-①-100-10-②-T1-③-④			10		1~500	40	8	169		40

※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

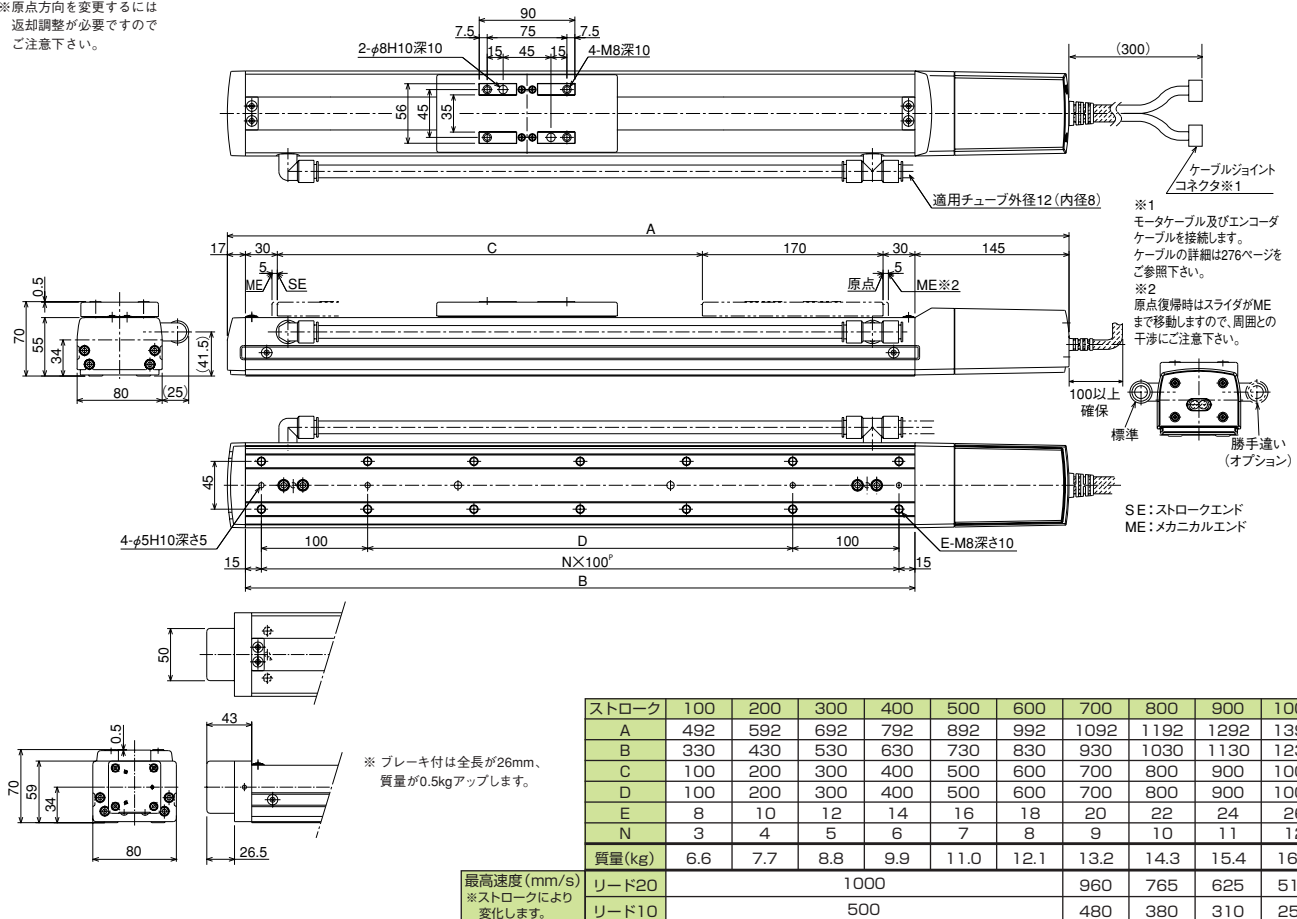
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

## 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
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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
クリーン度	クラス10対応 (0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ8

## 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。



## 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単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

※その他注意事項は233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

クリーン対応

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

インテグレーション

RCP2CR

DSCR

SSCR

ISDCR/ISPDCR

IX

# SSCR-M-150

クリーン対応単軸ロボット 鉄ベース 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) SSCR-M-A-150-20-1000-T1-S-B

\*型式項目の内容は235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)	吸引量 (N $\ell$ /min)
						水平 (kg)	垂直 (kg)			
SSCR-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	80
SSCR-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

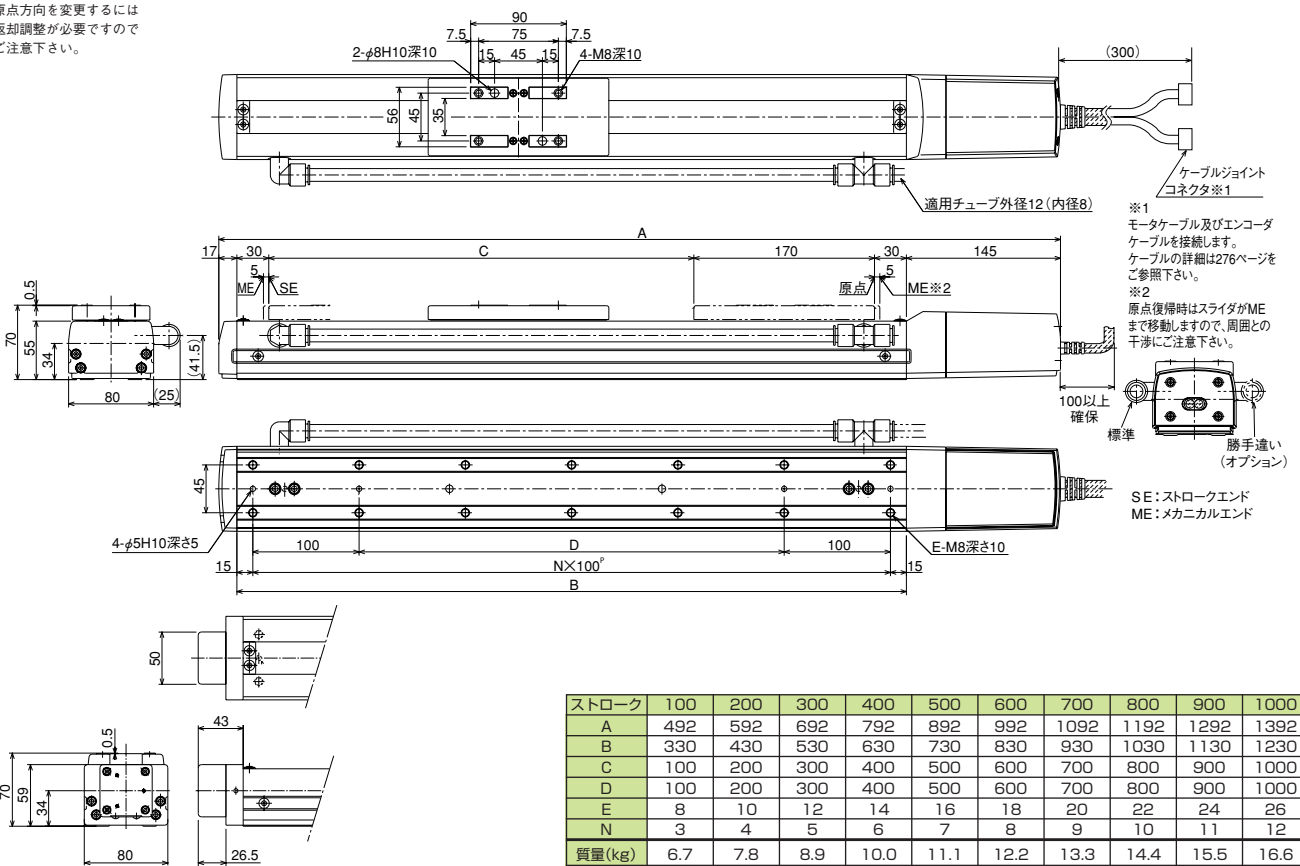
名称	型式	参照頁	備考
AQシール	AQ	→P273	
ブレーキ	B	→P273	
原点逆仕様	NM	→P273	
吸引用配管継手取付勝手違い	VR	→P273	

### 共通仕様

駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C10
バックラッシ	0.05mm以下
ガイド	ベース一体型
グリス	低発塵グリス使用(ボールスクリュー、ガイド共)
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
クリーン度	クラス10対応 (0.1 $\mu$ m)
吸引用配管継手	ワンタッチ管継手 適用チューブ外形φ8

### 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。



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)	6.7	7.8	8.9	10.0	11.1	12.2	13.3	14.4	15.5	16.6
最高速度(mm/s) *ストロークにより 変化します。	リード20		1000				960	765	625	515
	リード10		500				480	380	310	255

### 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	AC100/AC200V	→P607
E-Con	1軸	アブソ/インクリ	ポジションナー	AC100/AC200V	→P587
P-Driver	1軸	インクリ	パルス列	AC100/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単位でご記入下さい。(例、X08=8m)。

\*その他注意事項は233ページをご参照下さい。