

SSPA-SXM-200 単軸ロボット 小型X軸高剛性タイプ

本体幅100mm 200W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目 **SSPA - SXM - □ - 200 - □ - □ - □ - □ - □**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
SSPA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	200:200W	30:30mm 20:20mm 10:10mm	100:100mm ? 1100:1100mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□:長さ指定	下記オプション表 参照

*型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg)		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
SSPA-SXM-①-200-30-②-③-④-⑤	アブソリュート インクリメンタル	200	30	100 ~ 1100	1 ~ 1800	0.4	1.2	0.4	1.2	30	10	4	1	113.9
20			1 ~ 1200		0.4	1.0	0.4	1.0	45	17	6	2.4	170.9	
10			1 ~ 600		0.4	0.7	0.4	0.6	90	50	12	8	341.8	

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル右側面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	防錆皮膜処理	MD	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
			真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ16mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:36N·m Mb:36N·m Mc:98N·m
張り出し負荷長	Ma方向450mm以下 Mb、Mc方向450mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図

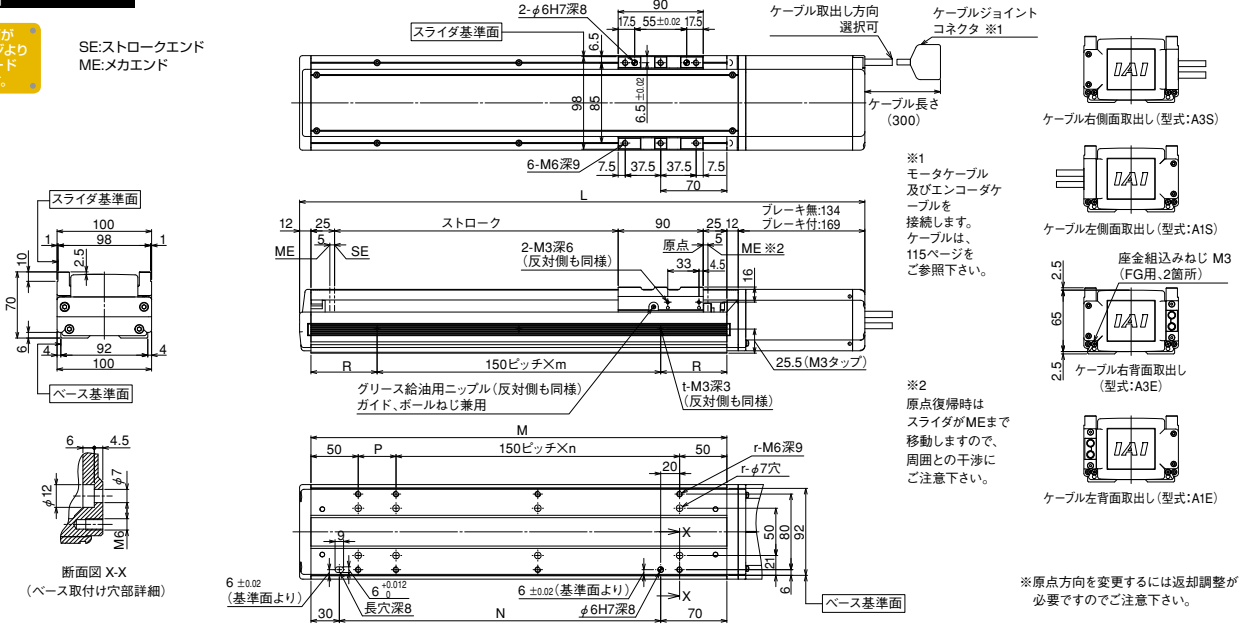
CAD図面がホームページよりダウンロード出来ます。

SE:ストロークエンド
ME:メカエンド

2次元 CAD

3次元 CAD

RoHS



ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が0.6kg増加します。※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
L	ブレーキ無	398	448	498	548	598	648	698	748	798	848	898	948	998	1048	1098	1148	1198	1248	1298	1348	1398
	ブレーキ付	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383	1433
M	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290
N	140	190	240	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190
P	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140	40	90	140
R	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45	70	20	45
m	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8
n	0	1	1	1	2	2	2	3	3	3	4	4	5	5	6	6	6	7	7	7	7	8
r	4	6	6	6	8	8	8	10	10	10	12	12	12	14	14	14	16	16	16	16	18	18
t	2	2	3	3	3	4	4	4	5	5	5	6	6	7	7	7	8	8	8	8	9	9
質量(kg)	6.8	7.4	8.1	8.7	9.3	10.0	10.6	11.2	11.9	12.5	13.1	13.8	14.4	15.0	15.6	16.3	16.9	17.5	18.2	18.8	19.4	19.4
最高速度 (mm/s)	リード30	1800																				
	リード20	1200																				
	リード10	600																				

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC200V	→P699
X-SEL-J/K	4軸			単相AC 100/200V	→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸				→P665



(注1)加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2)10,000km走行寿命の場合です。
 (注3)運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注4)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)

SSPA-LXM-750 単軸ロボット 大型X軸高剛性タイプ

本体幅155mm 750W ストレート形状 高精度仕様



■型式項目 **SSPA-LXM-□-750-□-□-□-□-□**

シリーズ	タイプ	エンコーダ種類	モータ種類	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
SSPA:高精度仕様		A:アブソリュート仕様 I:インクリメンタル仕様	750:750W	50:50mm 25:25mm	100:100mm ? 1500:1500mm (50mm毎)	T1:XSEL-J/K T2:SCON SSEL XSEL-P/Q	N:無し S:3m M:5m X:□:長さ指定	下記オプション表 参照

*型式項目の内容は16ページをご参照下さい。

型式 / スペック

※ 1.0G=980mm/sec²

型式	エンコーダ種類	モータ出力 (W)	リード (mm)	ストローク 50mm 単位 (mm)	速度 (mm/s)	加速度 (注1)				可搬質量 (注1)				定格推力 (N)
						水平 (G)		垂直 (G)		水平 (kg)		垂直 (kg) ※		
						定格	最大	定格	最大	定格 加速時	最大 加速時	定格 加速時	最大 加速時	
SSPA-LXM-①-750-50-②-③-④-⑤	アブソリュート	750	50	100 ~ 1500	1 ~ 2500	0.4	1.2	0.4	1.2	60	20	12	4	255
SSPA-LXM-①-750-25-②-③-④-⑤	インクリメンタル		25		1 ~ 1250	0.4	1.2	0.4	1.2	120	40	25	8	510

*上記型式の①はエンコーダ種類、②はストローク、③は適応コントローラ、④はケーブル長、⑤はオプションが入ります。 ※ボール保持機構付ガイド(RT)を使用する場合は、垂直可搬質量が2.0kgとなります。

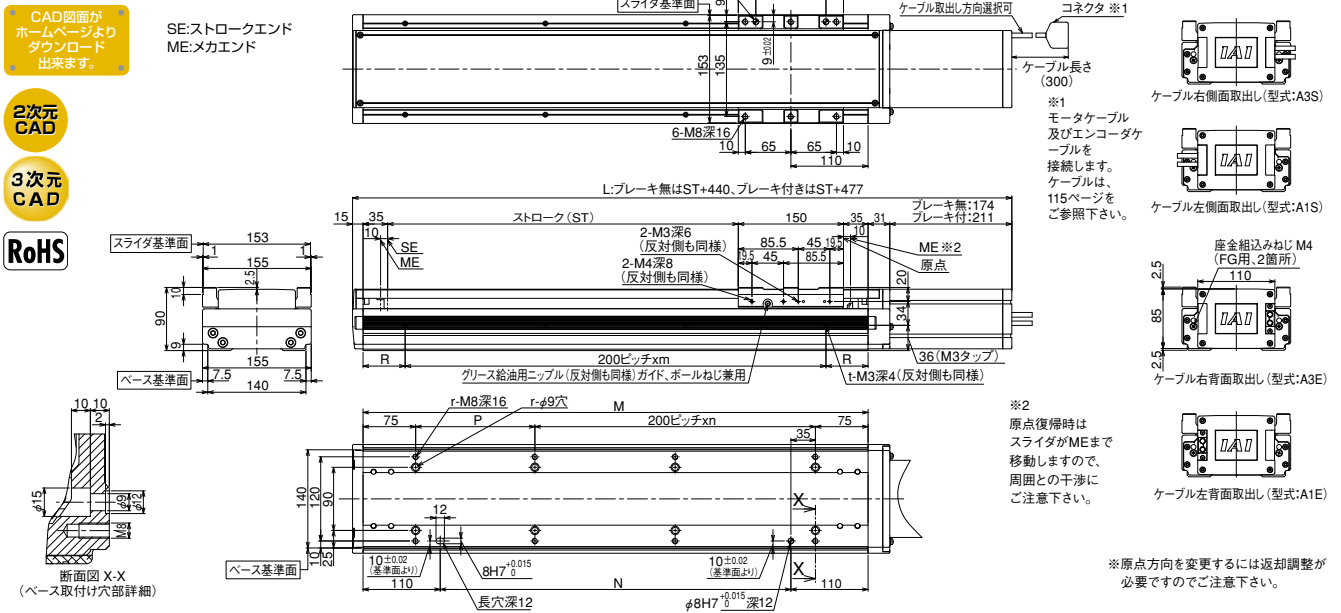
オプション

名称	型式	参照頁	名称	型式	参照頁
ケーブル左側面取出し	A1S	→P111	原点リミットスイッチ	L	→P112
ケーブル右側面取出し	A1E	→P111	原点リミットスイッチ勝手違い	LL	→P112
ケーブル右側面取出し	A3S	→P111	マスター軸指定	LM	→P112
ケーブル右側面取出し	A3E	→P111	マスター軸指定(センサ勝手違い)	LLM	→P112
AQシール(標準装備)	AQ	→P111	防錆皮膜処理	MD	→P112
ブレーキ	B	→P111	原点逆仕様	NM	→P112
クリーブセンサ	C	→P111	ボール保持機構付きガイド	RT	→P112
クリーブセンサ勝手違い	CL	→P111	スレーブ軸指定	S	→P112
			真直度高精度仕様	ST	→P113

共通仕様

繰返し位置決め精度	±0.005mm
駆動方式	ボールネジφ25mm 転造C5相当
ロストモーション	0.02mm以下
動的許容負荷モーメント(注2)	Ma:138.8N・m Mb:138.8N・m Mc:334.5N・m
張り出し負荷長	Ma方向750mm以下 Mb, Mc方向750mm以下
運動真直度(注3)	0.015mm/m以下
ベース	材質:鋳鉄 塗装処理
適応コントローラ	T1:XSEL-J/K T2:XSEL-P/Q, SSEL, SCON
ケーブル長(注4)	N:ケーブルなし S:3m M:5m X:□:長さ指定
使用周囲温度・湿度	0~40℃, 85%RH以下(結露無きこと)

寸法図



ストローク別寸法・質量・最高速度

※ブレーキ付は質量が1.0kg増加します。 ※最高速度(mm/s)はストロークにより変化します。

ストローク	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L プレーキ無	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540	1590	1640	1690	1740	1790	1840	1890	1940
L プレーキ付	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977
M	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720
N	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
P	170	220	270	320	370	420	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570
R	60	85	110	135	160	185	210	235	260	285	310	335	360	385	410	435	460	485	510	535	560	585	610	635	660	685	710	735	760
m	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	7	7	7	7	7	8	8	8
n	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	6	6	6	6	6	7	7	7
r	4	4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18
t	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8	8	8	9	9	9
質量(kg)	21.0	23.0	25.0	26.5	28.0	29.5	31.0	33.0	35.0	36.5	38.0	39.5	41.0	43.0	45.0	46.5	48.0	49.5	51.0	52.5	54.0	56.0	58.0	59.5	61.0	62.5	64.0	66.0	68.0
最高速度(mm/s)	リード50															2500	2320	1950	1660	1440	1250	1100							
	リード25															1250	1160	970	830	720	620	550							

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-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相AC200V	→P699
X-SEL-K	4軸				→P699
X-SEL-J(注5)	4軸				→P699
SSEL	2軸				→P687
SCON	1軸		ポジションナバルス列制御	200V	→P665



(注1) 加速度と可搬質量の関係については、巻末-11をご参照下さい。
 (注2) 0,000km走行寿命の場合です。
 (注3) 運動真直度は真直度高精度仕様(オプション)を指定した場合の値です。
 (注4) 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)
 (注5) アクチュエータを垂直で使用される場合は、XSEL-Jタイプ以外のコントローラをご使用下さい。