

STH04 滑台型

- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧

订购型号

STH04								S2		
机器人主机	导程指定 05:5mm 10:10mm	机型 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)	制动器*1 N:无制动器 B:带制动器	原点位置*2 N:标准原点 Z:反马达侧	安装板*3 N:无安装板 H:带安装板	行程 50:50mm 100:100mm	电缆长度*4 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m	机器人定位器 S2:TS-S2*5	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*7	
								SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*7	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
								SD	1	I/O电缆 SD:TS-SD*6 1:1m

- *1. 如果为省空间型(R、L),带制动器规格仅支持100mm行程。
- *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. 如果为省空间型(R、L),不可以选择安装板。
- *4. 机器人电缆为抗弯曲电缆。
- *5. 有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- *6. 带制动器时不能使用TS-SD。
- *7. 使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

基本规格

马达	28□步进马达
分辨率	4096脉冲/圈
重复定位精度*1	±0.05 mm
驱动方式	直接 省空间 滑动螺丝 滑动螺丝+皮带
滚珠丝杆导程	5 mm 10 mm
最高速度*2	200 mm/sec 400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 垂直使用时
最大推进力	55 N 30 N
行程	50 mm / 100 mm
主机截面	直接 省空间
最大外形	W45 mm × H46 mm W74.5 mm × H51 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. 最高速度须根据搬运重量而异。详细内容请参阅右侧的“速度-可搬运重量”图表。详情请参阅P.130。

允许突出量*

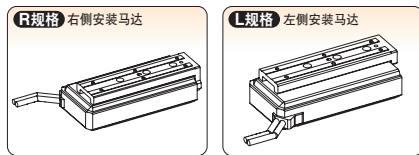
水平使用时 (单位:mm)		壁面安装使用时 (单位:mm)		垂直使用时 (单位:mm)	
	A B C		A B C		A C
导程 2	2kg 1534 611 415	导程 2	2kg 435 595 1504	导程 0.5	0.5kg 2000 2000
导程 3	3kg 949 374 255	导程 3	3kg 263 359 920	导程 0.75	0.75kg 1558 1558
导程 4	4kg 656 255 175	导程 4	4kg 177 241 629	导程 1	1kg 1165 1164
导程 5	2kg 1534 611 415	导程 5	2kg 435 595 1504	导程 1.5	1.5kg 771 771
导程 6	4kg 656 255 175	导程 6	4kg 177 241 629	导程 2	2kg 574 574
导程 7	2kg 1534 611 415	导程 7	2kg 435 595 1504		
导程 8	4kg 656 255 175	导程 8	4kg 177 241 629		
导程 9	2kg 1534 611 415	导程 9	2kg 435 595 1504		
导程 10	4kg 656 255 175	导程 10	4kg 177 241 629		

- * 移动寿命为3000km时的允许突出量。(计算寿命时的行程为75mm)

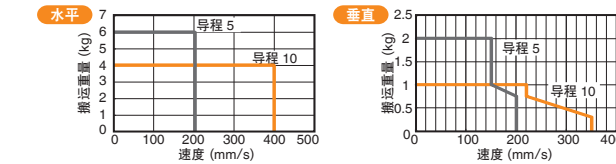
容许静态力矩

	MY	MP	MR
行程			
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

马达安装方向(省空间型)



速度-可搬运重量

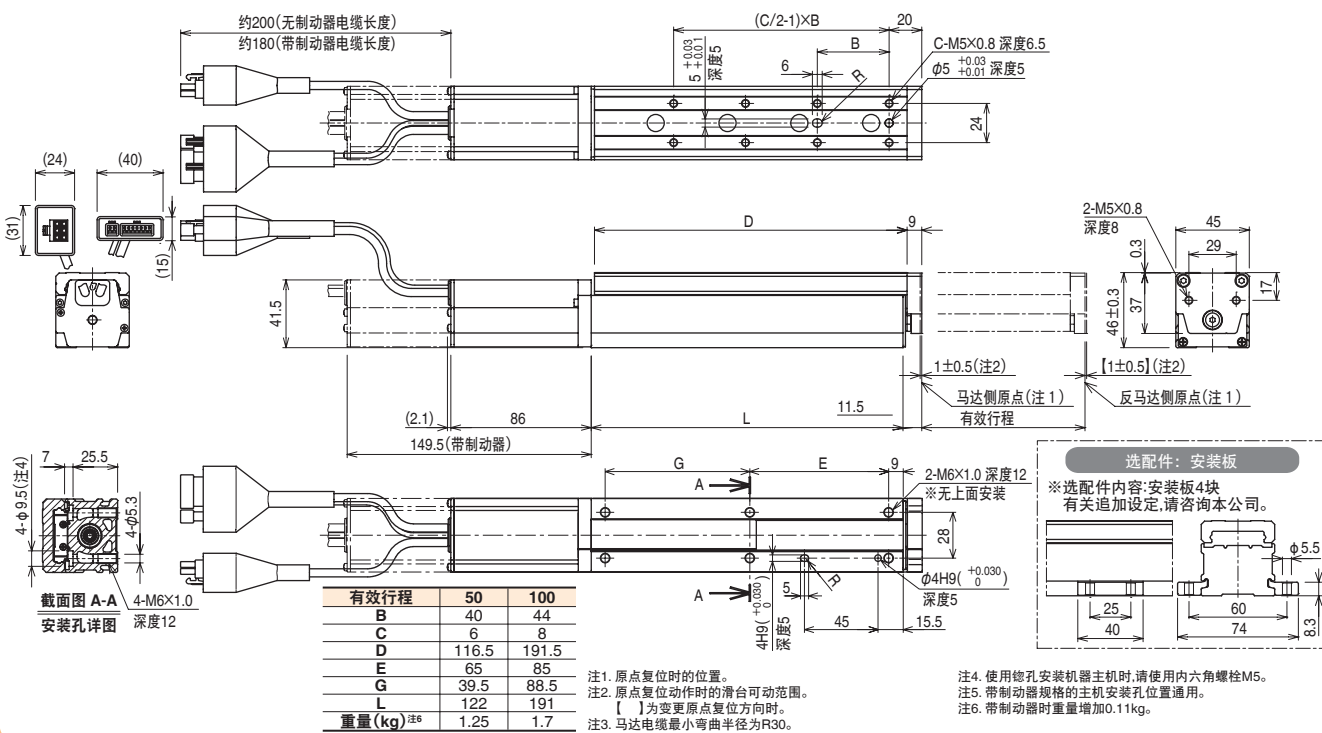


适用控制器

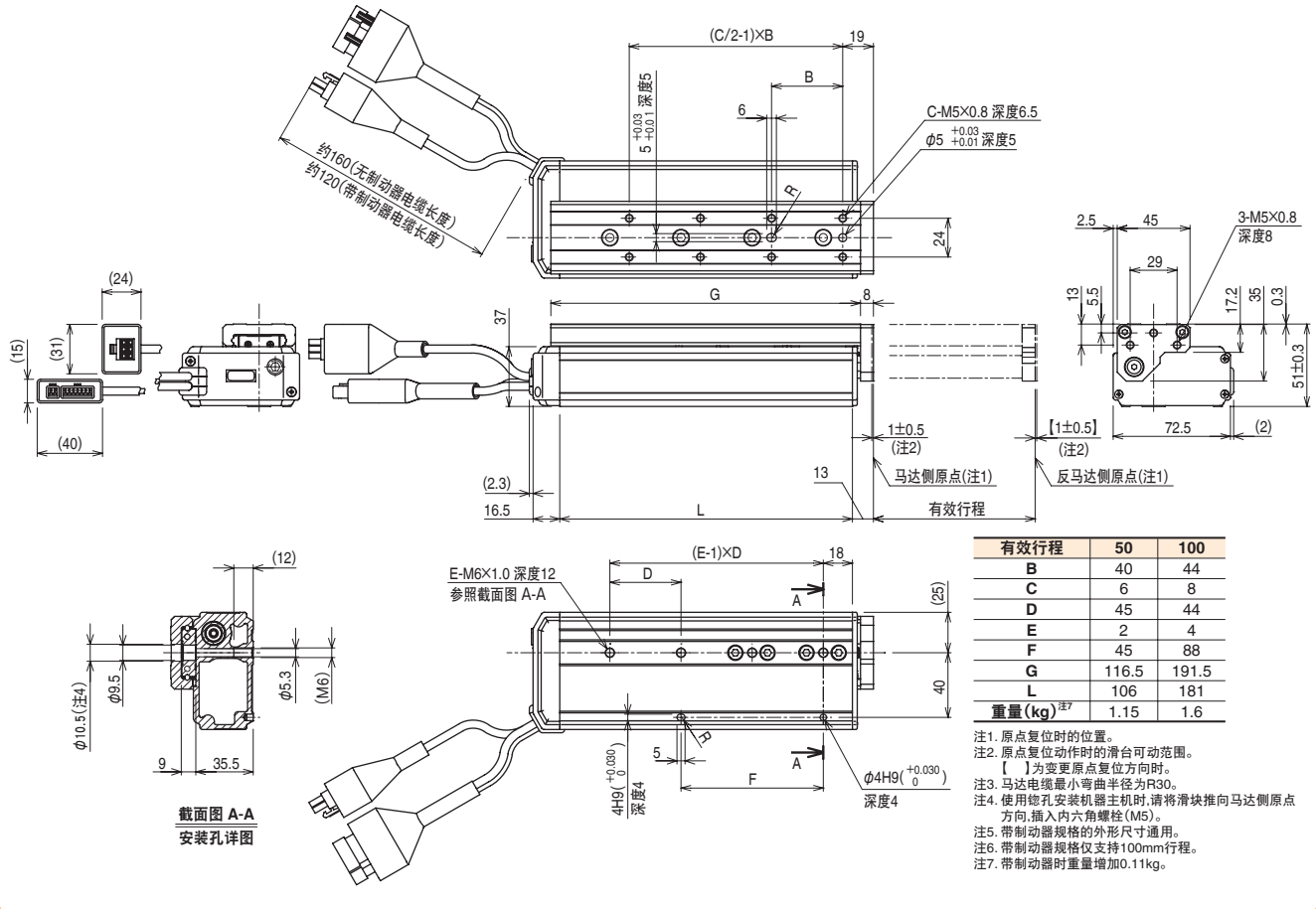
控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	脉冲列
TS-SD*	脉冲列

- * 带制动器时不能使用TS-SD。

STH04 直接型 S



STH04 省空间型 右侧安装马达 R



STH04 省空间型 左侧安装马达 L

