

STH04 细小型滑台型

- 支持标准 CE
- 可选择原点反马达侧

订购型号

STH04 **S2**

机器人主机	导轨指定 05:5mm 10:10mm	机型 S:直接型 R:节省空间型 (右侧安装马达) L:节省空间型 (左侧安装马达)	刹车*1 N:无刹车 B:配刹车	原点位置 N:标准原点 Z:反马达侧	安装板*2 N:无板 H:带安装板	行程 50:50mm 100:100mm	电缆长度*2 1L:1m 3L:3m 5L:5m 10L:10m	控制器 S2:TS-S2	输入/输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet EP:EtherNet/IP
-------	---------------------------	---	------------------------	--------------------------	-------------------------	----------------------------	--	-----------------	---

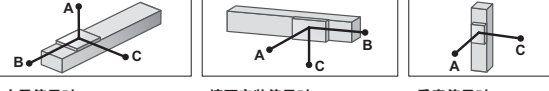
- *1. 如果为节省空间型 (R, L), 带刹车规格仅支持 100mm 行程。
- *2. 如果为节省空间型 (R, L), 不可以选择安装板。
- *3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。

基本规格

马达	28□步进马达	
分辨率 (脉冲/旋转)	4096	
反复定位精度*1 (mm)	±0.05	
驱动方式	直接	滑动螺丝
	节省空间	滑动螺丝+皮带
滚珠螺杆导距 (mm)	5 10	
最高速度*2 (mm/sec)	200 400	
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	6 4
	垂直使用时	2 1
最大推进力 (N)	55 30	
行程 (mm)	50/100	
主机截面最大外形 (mm)	直接	W45×H46
	节省空间	W74.5×H51
电缆长度 (m)	标准: 1 / 选配: 3, 5, 10	

- *1. 单方向时的反复定位精度。
- *2. 速度会根据搬运重量发生变化。请确认速度—搬运重量图表 (参考)。

允许突出量*



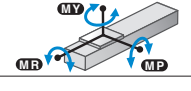
水平使用时 (单位: mm)	A B C		
	导距 10	2kg	1534
	3kg	949	374 255
	4kg	656	255 175
导距 5	2kg	1534	611 415
	4kg	656	255 175
	6kg	364	137 95

墙面安装使用时 (单位: mm)	A B C		
	导距 10	2kg	435
	3kg	263	359 920
	4kg	177	241 629
导距 5	2kg	435	595 1504
	4kg	177	241 629
	6kg	91	123 337

垂直使用时 (单位: mm)	A C	
	导距 10	0.5kg
	0.75kg	1558 1558
	1kg	1165 1164
导距 5	1kg	1165 1164
	1.5kg	771 771
	2kg	574 574

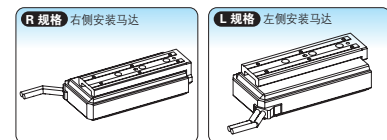
- * 行走寿命为 3000km 时的允许突出量。(计算寿命时的行程为 75mm)

允许静态力矩

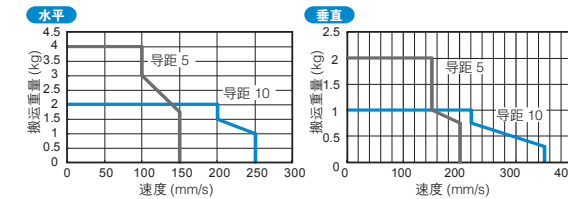


行程	MY MP MR		
	50mm	26	26
100mm	43	43	

马达安装方向 (节省空间型)



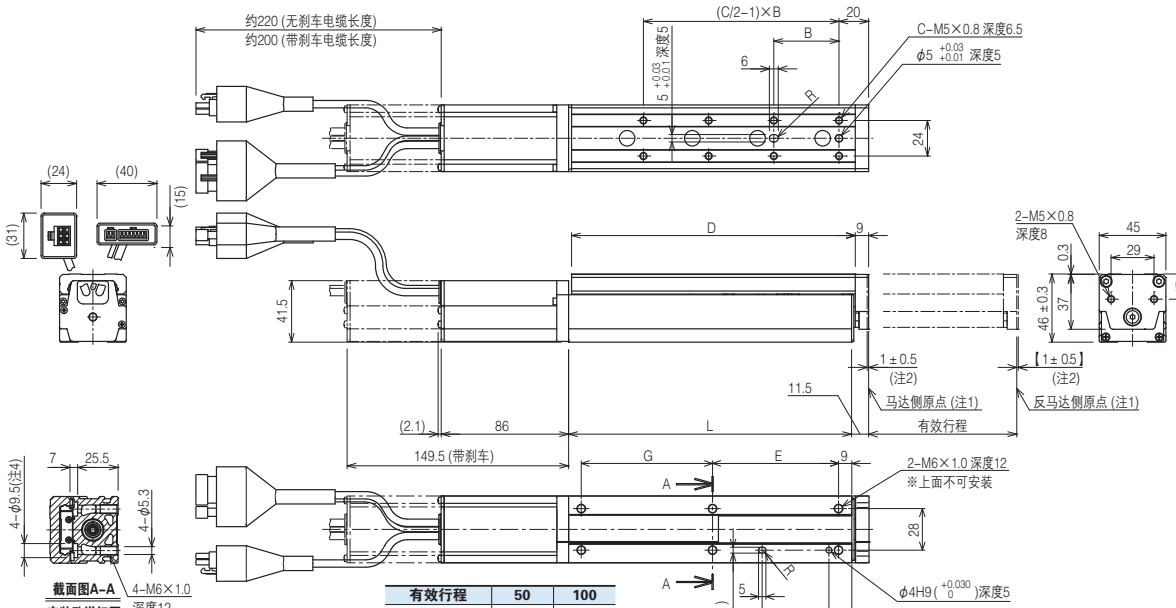
速度—搬运重量图表



适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	迹点定位/遥控命令

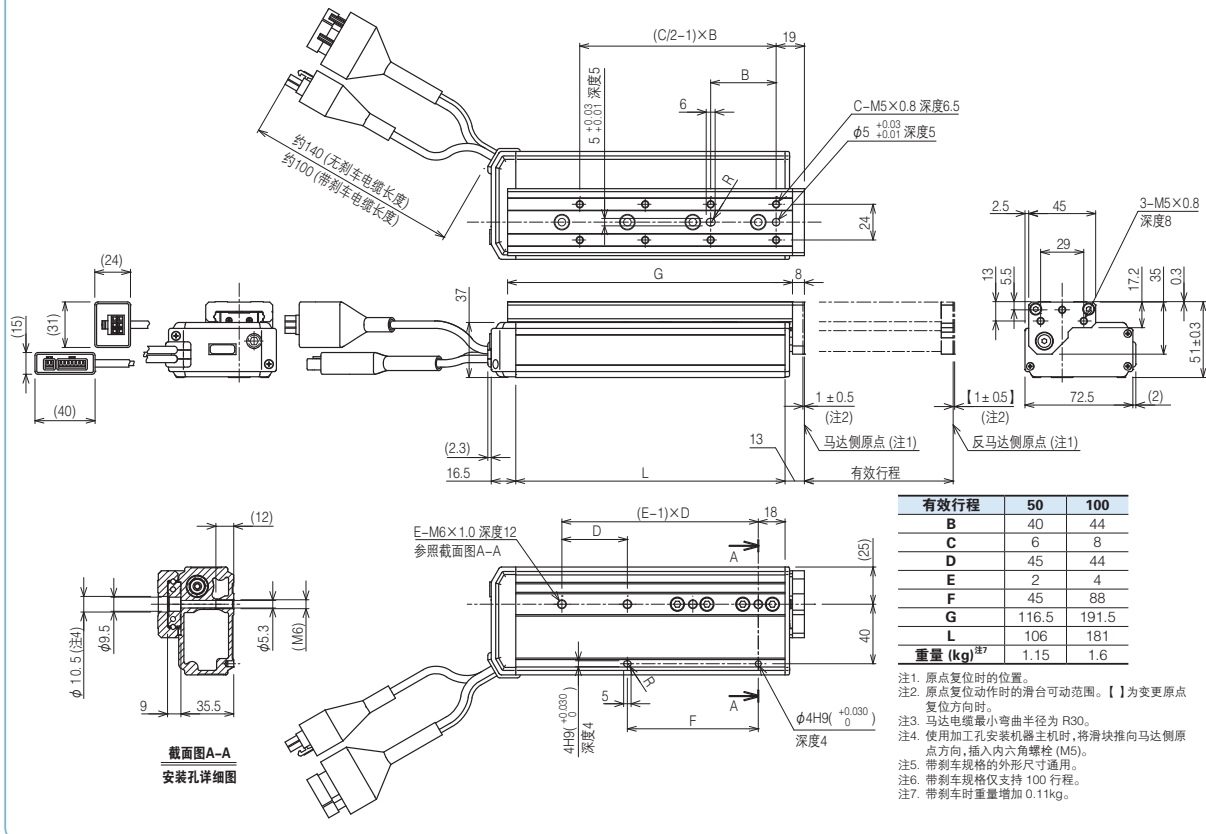
STH04 直接型 S



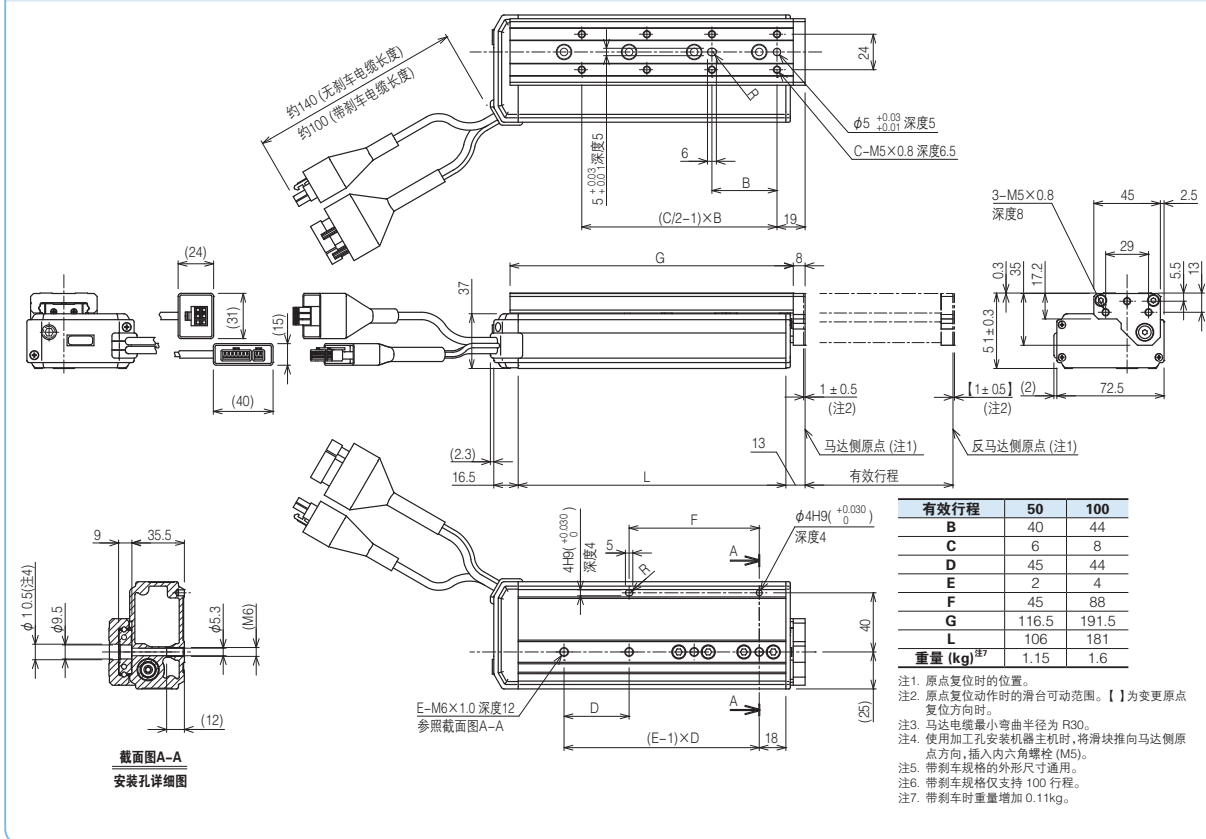
有效行程	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
重量 (kg) ^{注6}	1.25	1.7

注1. 原点复位时的位置。
 注2. 原点复位动作时的滑台可动范围。【】为变更原点复位方向时。
 注3. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。
 注4. 使用加工孔安装机器人主机时, 请使用内六角螺栓 M5。
 注5. 带刹车规格的主机安装孔位置通用。
 注6. 带刹车时重量增加 0.11kg。

STH04 节省空间型 右侧安装马达 **R**



STH04 节省空间型 左侧安装马达 **L**



STH06

细小型滑台型



- 支持标准 CE
- 可选择原点反马达侧

订购型号

STH06										S2			
机器人主机	导轨指定	机型		刹车	原点位置	安装板 ¹⁾	行程	电缆长度 ²⁾	控制器	输入/输出			
	Ø8:8mm 16:16mm	S:直接型 R:节省空间型 (右侧安装马达) L:节省空间型 (左侧安装马达)		N:无刹车 B:配刹车	N:标准原点 Z:反马达侧	N:无板 H:带安装板	50:50mm 100:100mm 150:150mm	L:1m 3L:3m 5L:5m 10L:10m	S2:TS-S2	NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet EP:EtherNet/IP			

※1. 如果为节省空间型 (R, L), 不可以选择安装板。
※2. 机器人电缆为抗弯曲电缆。

基本规格

马达	42□步进马达	
分辨率 (脉冲/旋转)	20480	
反复定位精度 ¹⁾ (mm)	±0.05	
驱动方式	直接	滑动螺丝
	节省空间	滑动螺丝+皮带
滚珠螺杆导距 (mm)	8	16
最高速度 ²⁾ (mm/sec)	150	400
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	9
	垂直使用时	4
最大推力 (N)	水平使用时	180
	垂直使用时	100
行程 (mm)	50/100/150	
主机截面最大外形 (mm)	直接	W61×H65
	节省空间	W108×H70
电缆长度 (m)	标准: 1 / 选配: 3, 5, 10	

※1. 单方向时的反复定位精度。
※2. 速度会根据搬运重量发生变化。
请确认速度—搬运重量图表 (参考)。

允许突出量^{*}

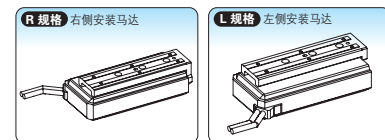
导距	水平使用时 (单位: mm)			墙面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)				
	A	B	C	A	B	C	A	C			
8	2kg	3000	2123	1436	2kg	1500	2091	3000	1kg	3000	3000
16	4kg	2493	1001	680	4kg	710	975	2443	1.5kg	2458	2457
	6kg	1571	627	428	6kg	440	603	1524	2kg	1837	1837
8	3kg	3000	1375	932	3kg	979	1347	3000	2kg	1837	1837
	6kg	1571	627	428	6kg	440	603	1524	3kg	1217	1216
	9kg	956	378	260	9kg	260	355	912	4kg	907	906

※ 行走寿命为 3000km 时的允许突出量。
(计算寿命时的行程为 100mm)

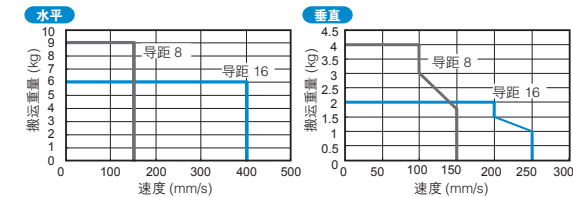
允许静态力矩

行程	允许静态力矩 (单位: N·m)			
	MY	MP	MR	MR
50mm	77	77	146	
100mm	112	112	177	
150mm	155	155	152	

马达安装方向 (节省空间型)



速度—搬运重量图表



适用控制器

控制器	运行方法
TS-S2	迹点定位/遥控命令

STH06 直接型 S

有效行程

有效行程	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	143	207	285
E	84	98.5	126.5
F	4	4	6
G	40.5	88	69
L	144.5	206.5	284.5
重量 (kg) ^{注6)}	2.52	3.27	3.6

注1. 原点复位时的位置。
注2. 原点复位动作时的滑台可动范围。【】为变更原点复位方向时。
注3. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。
注4. 使用加工孔安装机器人主机时, 请使用内六角螺栓 M6。
注5. 带刹车规格的主机安装孔位置适用。
注6. 带刹车时重量增加 0.34kg。

