

# STH06

滑台型



- 支持CE标准
- 可选择原点反马达侧

## 订购型号

### STH06

机器人主机	导程指定 08:8mm 16:16mm	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 N:无制动器 B:带制动器	原点位置 N:标准原点*1 Z:反马达侧	安装板*2 N:无安装板 H:带安装板	行程 50:50mm 100:100mm 150:150mm	电缆长度*3 1K:1m 3K:3m 5K:5m 10K:10m
-------	---------------------------	---	-------------------------	----------------------------	---------------------------	---	--

<b>S2</b> 机器人定位器 S2:TS-S2*4	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*6	
<b>SH</b> 机器人定位器 SH:TS-SH	输入输出 NP:NPN PN:PNP CC:CC-Link DN:DeviceNet™ EP:EtherNet/IP™ PT:PROFINET GW:无I/O板*6	电池 B:有(绝对式规格) N:无(增量式规格)
<b>SD</b> 机器人驱动器 SD:TS-SD*5	1 I/O电缆 1:1m	

- \*1.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。
- \*2.如果为省空间型(R、L),不可以选择安装板。
- \*3.机器人电缆为抗弯曲电缆。
- \*4.有关DIN导轨的详情请参阅P.500。
- \*5.带制动器时不能使用TS-SD。
- \*6.使用网关功能时请选择。详情请参阅P.62。

## 基本规格

马达	42mm步进马达
分辨率	20480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	8 mm / 16 mm
最高速度*2	150 mm/sec / 400 mm/sec
最大搬运重量	水平使用时 9 kg / 6 kg 垂直使用时 4 kg / 2 kg
最大推进力	180 N / 100 N
行程	50 mm / 100 mm / 150 mm
主机截面	直接 W61 mm × H65 mm
最大外形	省空间 W108 mm × H70 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\*

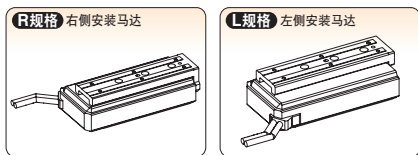
水平使用时 (单位:mm)		壁面安装使用时 (单位:mm)		垂直使用时 (单位:mm)	
	A B C		A B C		A C
导程 8	2kg 3000 2123 1436	导程 8	2kg 1500 2091 3000	导程 16	1kg 3000 3000
导程 16	4kg 2493 1001 680	导程 16	4kg 710 975 2443	导程 16	1.5kg 2458 2457
导程 8	6kg 1571 627 428	导程 8	6kg 440 603 1524	导程 8	2kg 1837 1837
导程 16	3kg 3000 1375 932	导程 16	3kg 979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

- \* 移动寿命为3000km时的允许突出量。(计算寿命时的行程为100mm)

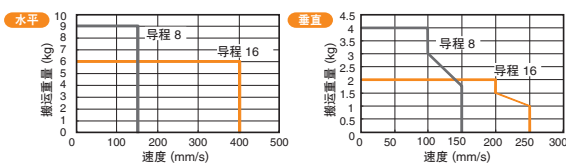
## 容许静态力矩

行程	MY	MP	MR
50mm	77	77	146
100mm	112	112	177
150mm	155	155	152

## 马达安装方向(省空间型)



## 速度-可搬运重量

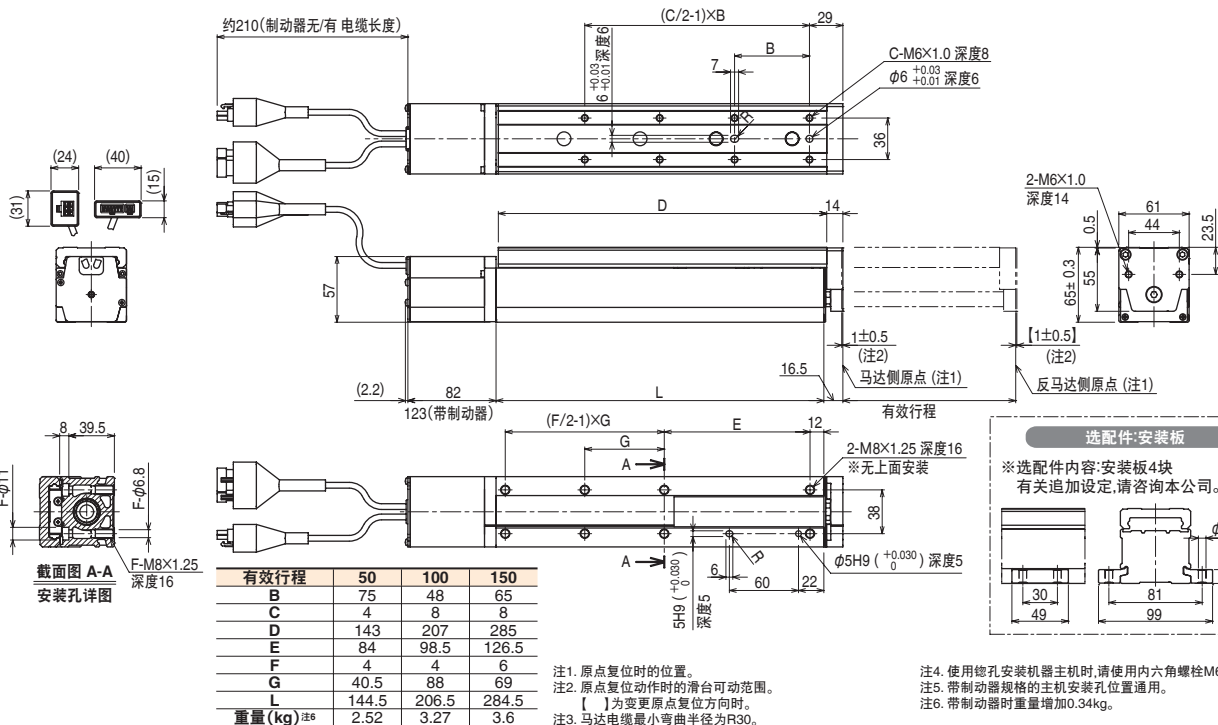


## 适用控制器

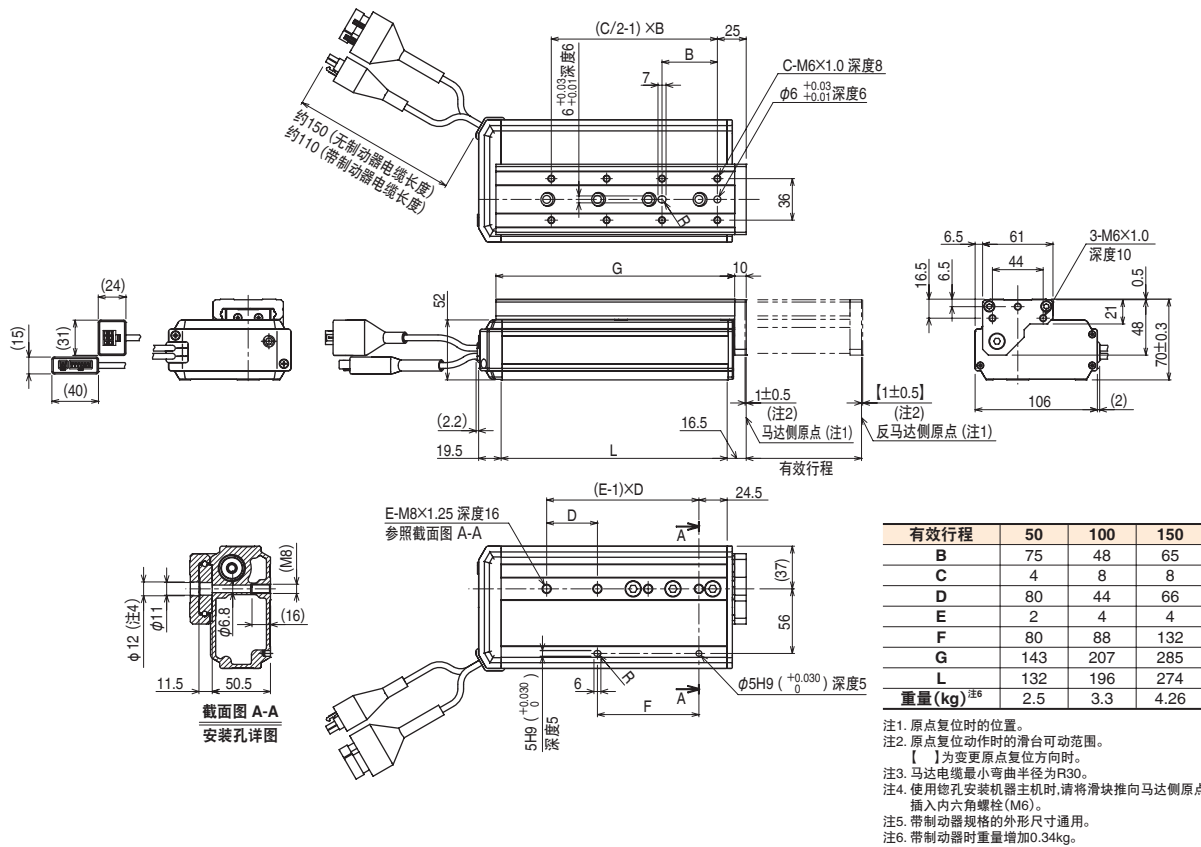
控制器	运行方法
TS-S2	点位跟踪/远程命令
TS-SH	远程命令
TS-SD*	脉冲列

\*带制动器时不能使用TS-SD。

## STH06 直接型 S



## STH06 省空间型 右侧安装马达 **R**



## STH06 省空间型 左侧安装马达 **L**

