

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
-------	---------------------------	---	------------------------	--------------------------	-------------------------	----------------------------	--	-----------------	---

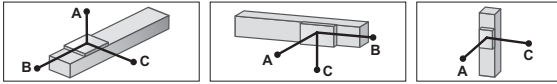
- *1. 如果为节省空间型 (R, L), 带刹车规格仅支持 100mm 行程。
- *2. 如果为节省空间型 (R, L), 不可以选择安装板。
- *3. 机器人电缆为抗弯曲电缆。

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
	垂直使用时	2
最大推进力 (N)	水平使用时	2
	垂直使用时	55
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)。

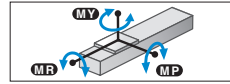
允许突出量*



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	
导距 10	2kg	1534	611	415	2kg	435	595	1504	
	3kg	949	374	255	3kg	263	359	920	
	4kg	656	255	175	4kg	177	241	629	
导距 5	2kg	1534	611	415	2kg	435	595	1504	
	4kg	656	255	175	4kg	177	241	629	
	6kg	364	137	95	6kg	91	123	337	

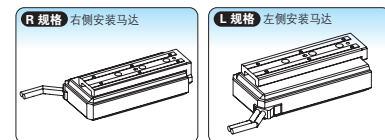
- * 行走寿命为 3000km 时的允许突出量。(计算寿命时的行程为 75mm)

允许静态力矩

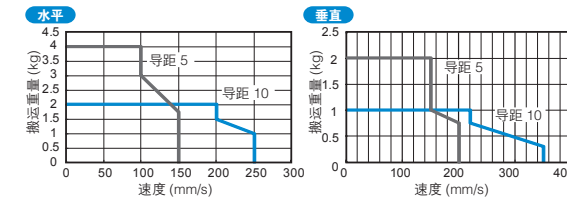


行程	(单位: N·m)		
	MY	MP	MR
50mm	26	26	48
100mm	43	43	

马达安装方向 (节省空间型)



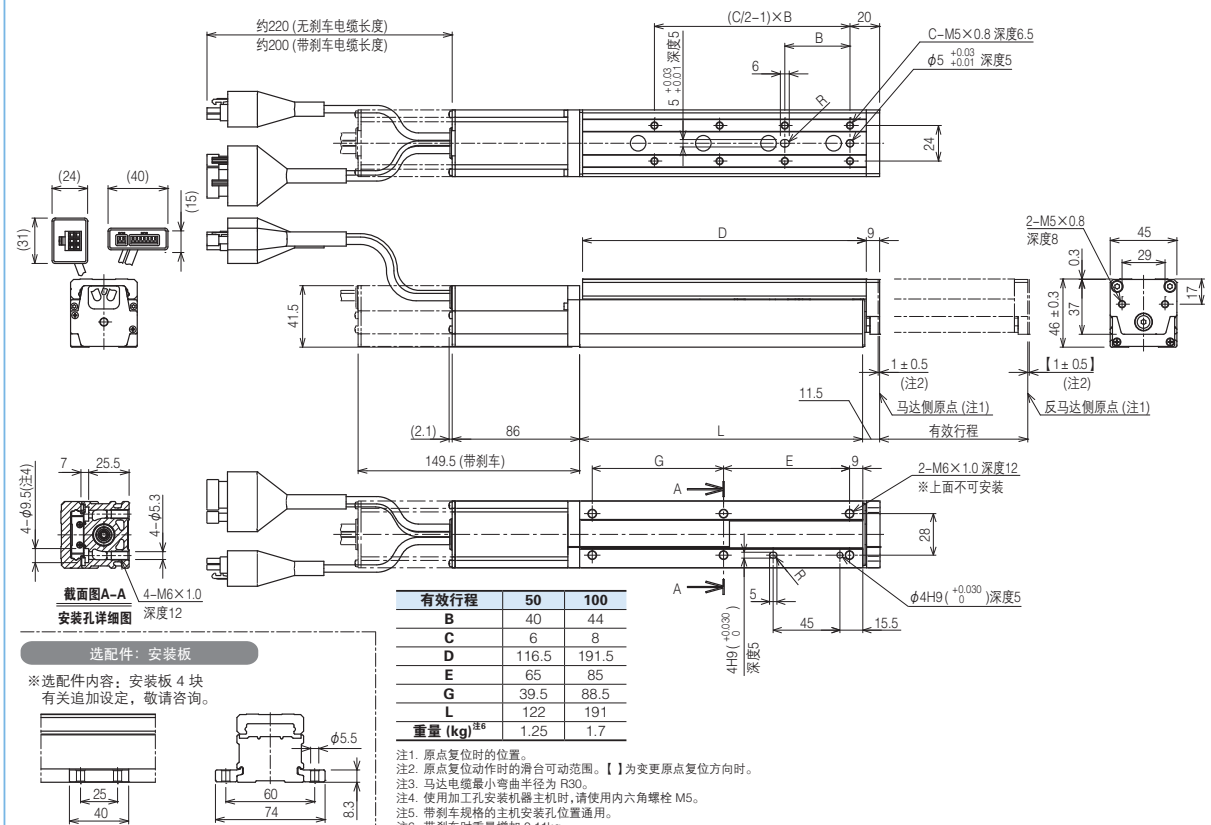
速度—搬运重量图表



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



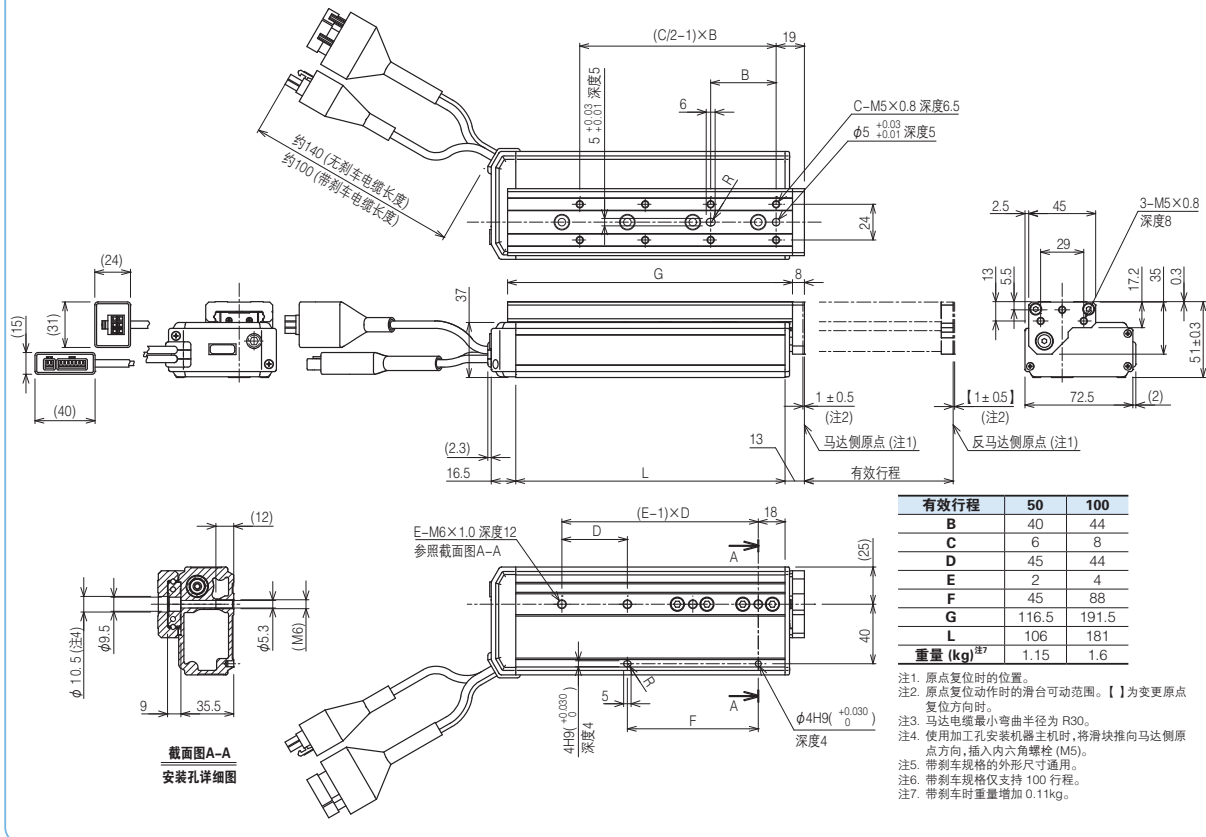
约220 (无刹车电缆长度)
约200 (带刹车电缆长度)

有效行程

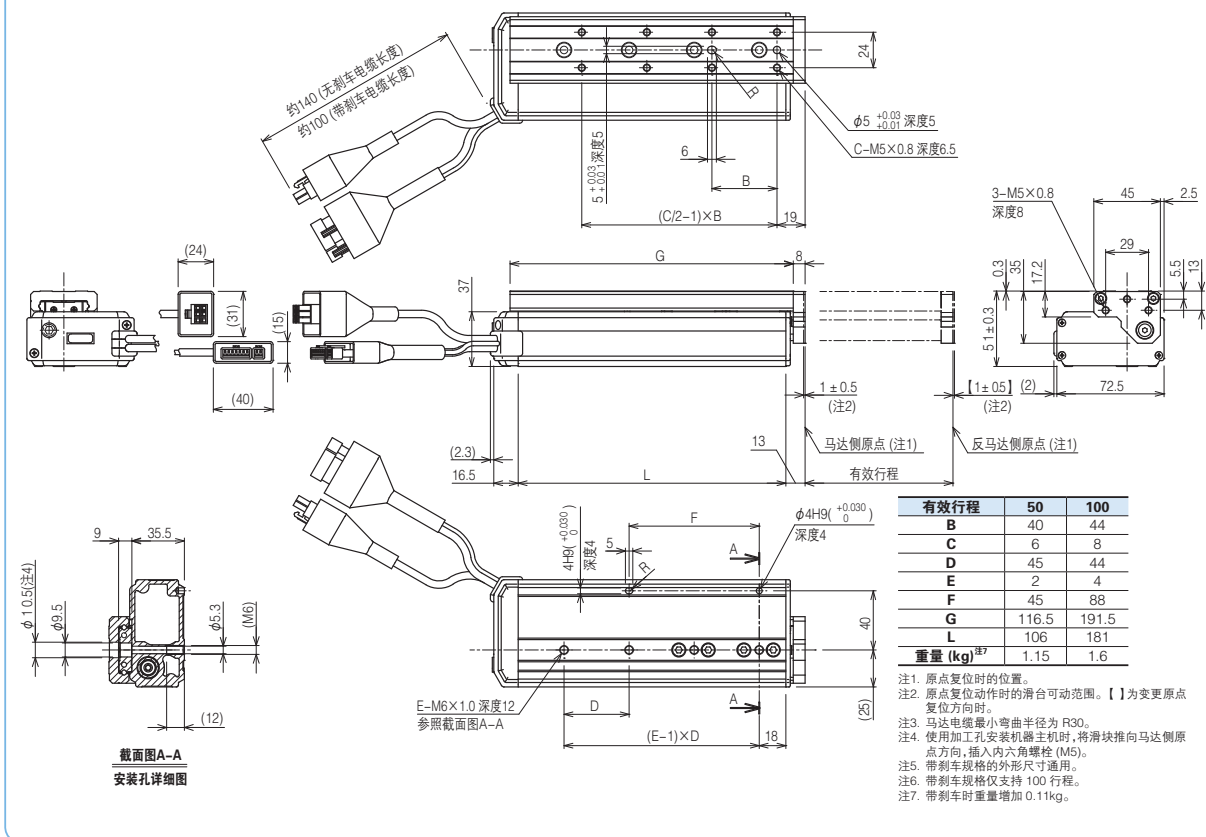
有效行程	50	100
B	40	44
C	6	8
D	116.5	191.5
E	65	85
G	39.5	88.5
L	122	191
重量 (kg) ^{注6}	1.25	1.7

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	控制器
08: 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)	刹车	S2: TS-S2
		N: 无刹车 B: 配刹车	输入/输出
		原点位置	NP: NPN PN: PNP CC: CC-Lnk DN: DeviceNet EP: EtherNet/IP
		N: 标准原点 Z: 反马达侧	
		安装板 ¹⁾	
		N: 无板 H: 带安装板	
		行程	
		50: 50mm 100: 100mm 150: 150mm	
		电缆长度 ²⁾	
		1L: 1m 3L: 3m 5L: 5m 10L: 10m	

※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 6 垂直使用时 4 2
最大推力 (N)	180 100
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^{*}

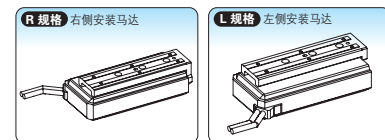
水平使用时 (单位: mm)				墙面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
导距	A	B	C	导距	A	B	导距	A	C
8	2kg	3000	2123	1436	2kg	1500	2091	3000	
16	4kg	2493	1001	680	4kg	710	975	2443	
	6kg	1571	627	428	6kg	440	603	1524	
	3kg	3000	1375	932	3kg	979	1347	3000	
8	6kg	1571	627	428	6kg	440	603	1524	
	9kg	956	378	260	9kg	260	355	912	

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

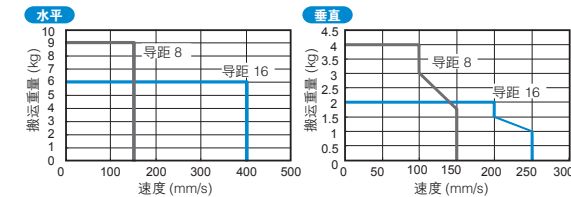
允许静态力矩

行程	MY	MP	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

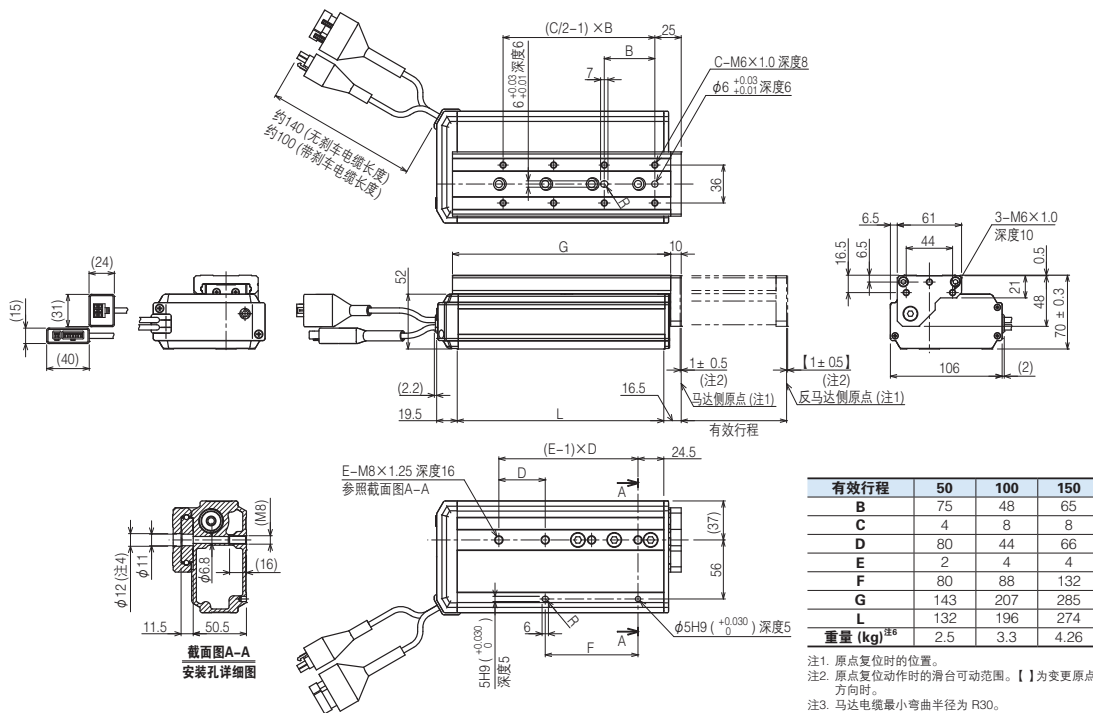
STH06 直接型 S

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。

STH06 节省空间型 右侧安装马达 **R**

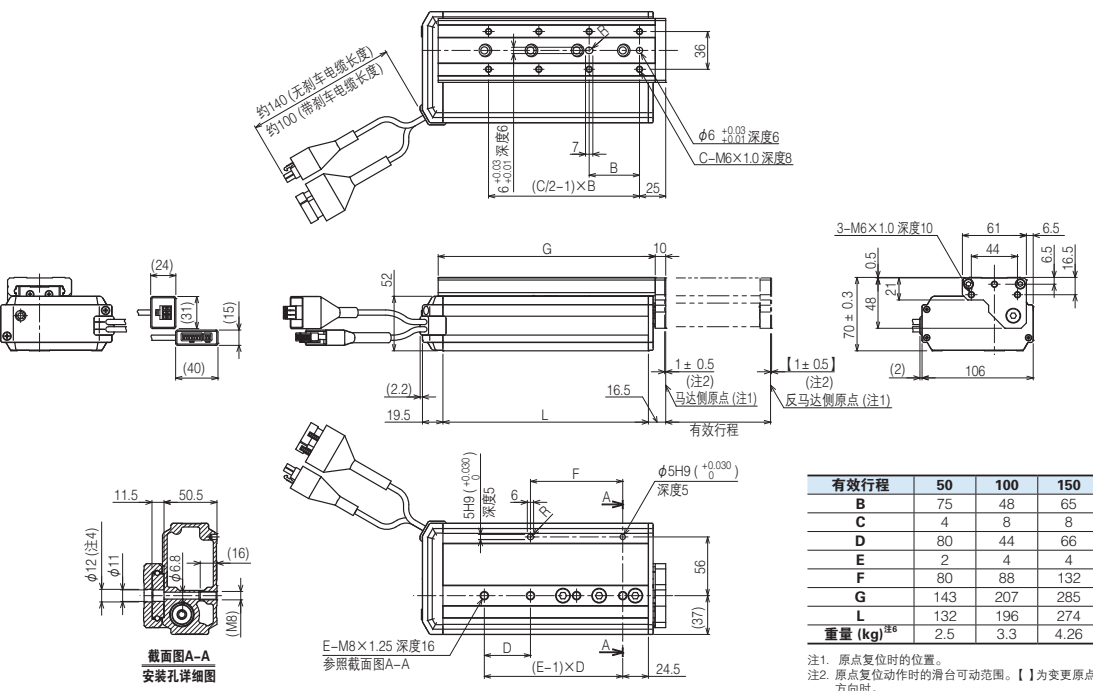


有效行程	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
重量 (kg) ^{注6}	2.5	3.3	4.26

注1. 原点复位时的位置。
 注2. 原点复位动作时的滑动可动范围。【】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主机时,将滑块推向马达侧原点方向,插入内六角螺栓 (M6)。
 注5. 带刹车规格的外形尺寸适用。
 注6. 带刹车时重量增加 0.34kg。

截面图A-A
安装孔详细图

STH06 节省空间型 左侧安装马达 **L**



有效行程	50	100	150
B	75	48	65
C	4	8	8
D	80	44	66
E	2	4	4
F	80	88	132
G	143	207	285
L	132	196	274
重量 (kg) ^{注6}	2.5	3.3	4.26

注1. 原点复位时的位置。
 注2. 原点复位动作时的滑动可动范围。【】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主机时,将滑块推向马达侧原点方向,插入内六角螺栓 (M6)。
 注5. 带刹车规格的外形尺寸适用。
 注6. 带刹车时重量增加 0.34kg。

截面图A-A
安装孔详细图