

空气驱动的多点停止指数。

特点

- 左右方向均可无限旋转。
- 搭载动作确认及开关确认。
- 标配回旋冲击吸收用缓冲器。
- 中空 ($\phi 15$) 装备。
- 高精度、高强度。



型号表示方法

标准 TNB-25A

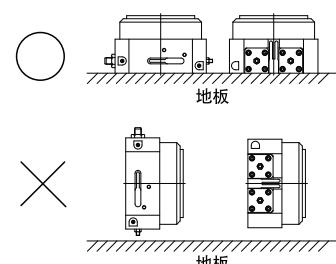
选 项	尺寸	分割数	传感器及数量	选项
TNB - 25A	尺寸	4	ET3LS4	Z
	记号	4	90°四分割	90°4分割的TNB-25A附有4个无接点开关，并可进行特殊加工。
	25A	6	60°六分割	
		8	45°八分割	
			ET3L：无触点3芯	
			ER3L：无触点3芯	
			ET2L：无触点2芯	
			ER2L：无触点2芯	
			S4：传感器4个	

规格

型 号		TNB-25A
驱动源		空气0.3~0.7MPa
润滑		无注油或1号透平油(ISOVG32)
环境温度 (°C)		5~60
旋转角度	90°(四等分)、60°(六等分)、45°(八等分)	可右转、左转 360°循环
旋转扭矩 (N·m)		4.0(0.5MPa时)
承载量	推力 (N)	260
	径向 (N)	525
容许力矩 (N·m)		34.3
容许运动能源 (J)		0.07
挤出精度 (分)		±10
重复精度 (分)		±2
旋转时间 (秒/90°)		0.3~2.5 *
本体质量 (kg)		3.4
选项	旋转确认传感器・定位确认传感器 (ET3L・ET2L)	

使用上的注意事项

- 桌子不能横向使用。



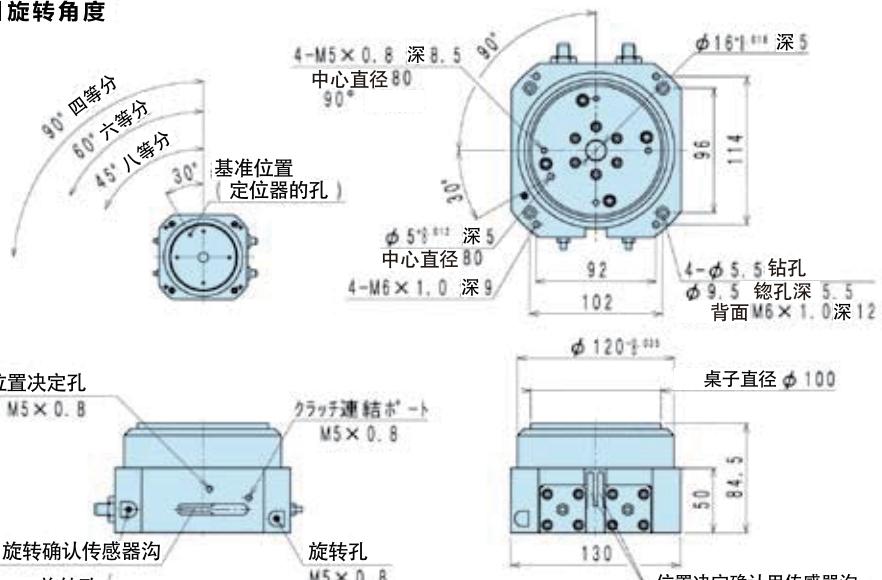
※旋转时间内部约2秒左右，不含还原时间。

外形图

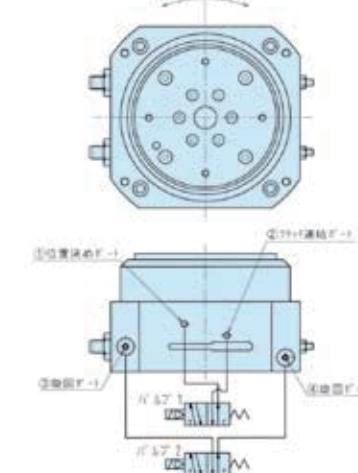
TNB-25A (旋转扭矩 4N·m)

TNB-25A 标准

■ 旋转角度



左转 右转



動作制御方法 (○印はバルブの切換による各ポートの印加状態を表す)

10° 左旋回	10° 右旋回
① 位置決め孔 1～2 (左旋回) ② クラッチ連結ポート M5×0.8	① 位置決め孔 1～2 (右旋回) ② クラッチ連結ポート M5×0.8
③ 位置決め孔 3～4 (左旋回) ④ クラッチ連結ポート M5×0.8	③ 位置決め孔 3～4 (右旋回) ④ クラッチ連結ポート M5×0.8
⑤ 位置決め孔 5～6 (左旋回) ⑥ クラッチ連結ポート M5×0.8	⑤ 位置決め孔 5～6 (右旋回) ⑥ クラッチ連結ポート M5×0.8
⑦ 位置決め孔 7～8 (左旋回) ⑧ クラッチ連結ポート M5×0.8	⑦ 位置決め孔 7～8 (右旋回) ⑧ クラッチ連結ポート M5×0.8

机器人周边设备
RJG
RJA-G
RJC-RJCC
RJF-RJFS
RJE-RJX
KHC
KHA-KHAC
KHB
KHE
技术资料
QRA-C
QRD
TNB
ZRA
ZRB
技术资料
EXL
EXS
CKR-CRK
BHS