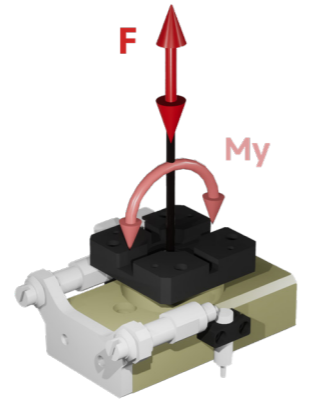
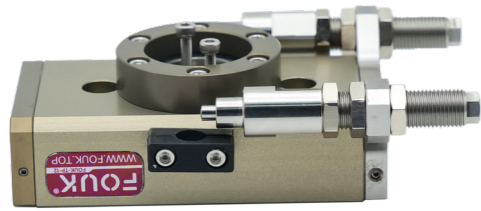


旋转单元系列 FOUK-TP

TP12

TP12

静态承载扭矩



■ My 7Nm ■ F 260N

TP 12 - 180°

系列号

TP 旋转单元

气缸缸径

12

旋转角度

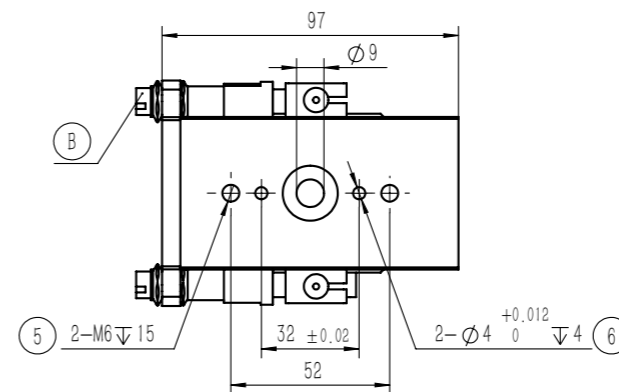
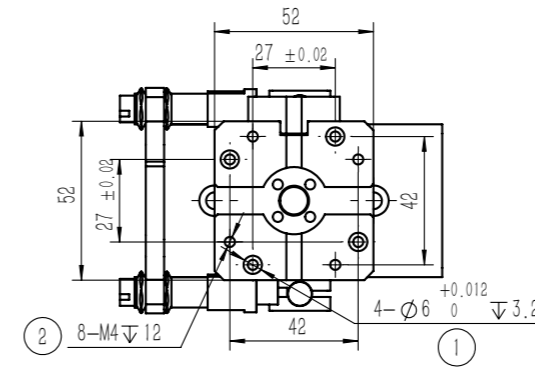
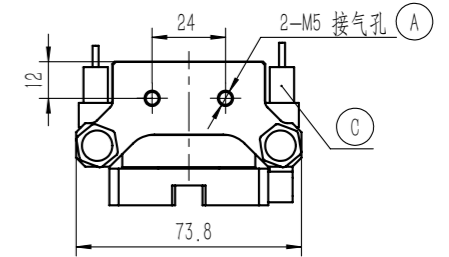
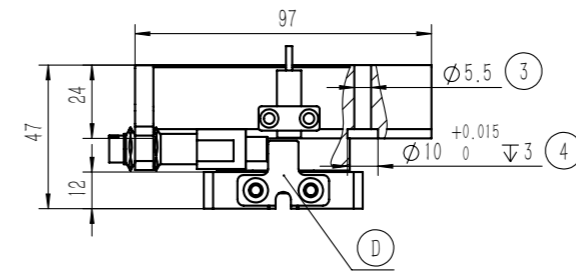
180°

电感接近传感器

IPSD-2NS-0823-L3	电感, NPN, 3芯3m
IPSD-2PS-0823-L3	电感, PNP, 3芯3m

*每个旋转单元需要使用两个传感器, 监控两个位置
详见传感器附录

产品属性	参数值	单位
产品名称	TP12	
气缸直径	12	mm
理论扭矩	$0.13 \times P$	N·m
旋转角度	180	°
产品重量	0.65	kg
许用转动时间	0.8-2	s
最大许用动能	0.3	J
传感器类型	电感接近传感器	
P: 压缩空气压力 [bar]		
缓冲装置规格	M10 液压缓冲器	接气口规格 M5
重复定位精度 /°	± 0.05	使用场合温度范围 /°C 0~60
许用气压 /bar	3-7	IP 等级 65



- ① 末端定位孔
- ② 末端安装孔
- ③ ⑤ 旋转单元安装孔
- ④ ⑥ 旋转单元定位孔
- A 压缩空气接口
- B 液压缓冲器
- C 电感接近传感器位置
- D 硬限位

注:

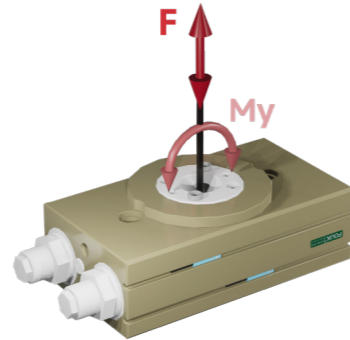
1. 需配合速度控制阀使用
2. 图示为旋转中间位置, 夹爪需另外选配
3. 旋转终点位置输出扭矩为额定扭矩的一半
更改为外部限位可在终点位置输出额定扭矩

旋转单元系列 FOUK-TP

TP25

TP25

静态承载扭矩



■ My 20Nm ■ F 800N

TP 25 - 90°

系列号

TP 旋转单元

气缸缸径

旋转角度

旋转角度 90°

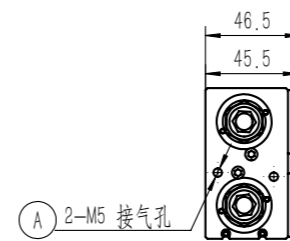
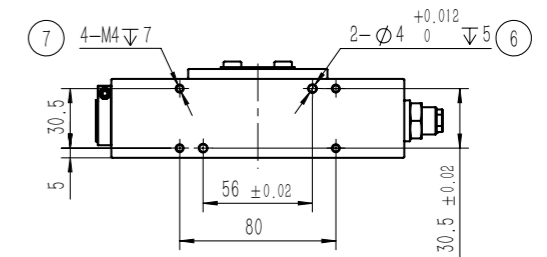
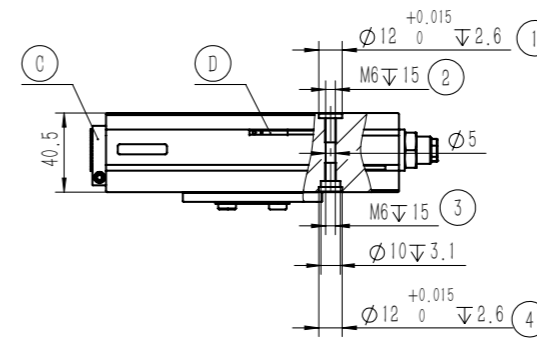
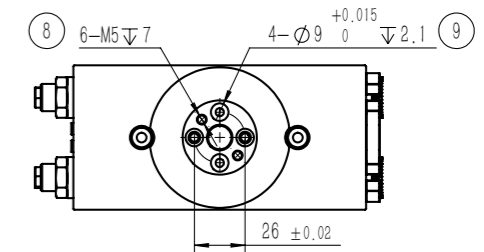
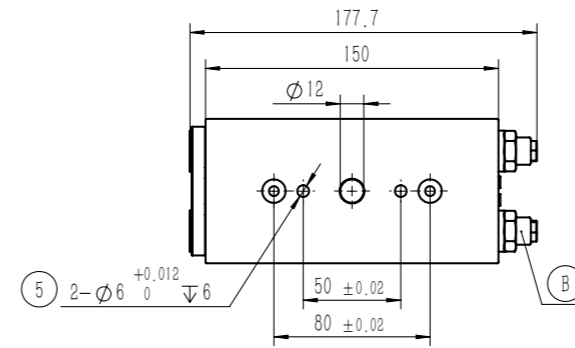
旋转角度 180°

磁感接近传感器

D-M9NAL 磁感, NPN, 3芯3m

D-M9PAL 磁感, PNP, 3芯3m

*每个旋转单元需要使用两个传感器, 监控两个位置
详见传感器附录



- ① ④ ⑤ ⑥ 旋转单元定位孔
- ② ③ ⑦ 旋转单元安装孔
- ⑨ 末端定位孔
- ⑧ 末端安装孔
- ① 压缩空气接口
- ② 液压缓冲器
- ③ 旋转限位调节旋钮
- ④ 磁感接近传感器位置

注:

1. 需配合速度控制阀使用
2. 图示为旋转中间位置, 夹爪需另外选配
3. 旋转终点位置输出扭矩为额定扭矩的一半
更改为外部限位可在终点位置输出额定扭矩

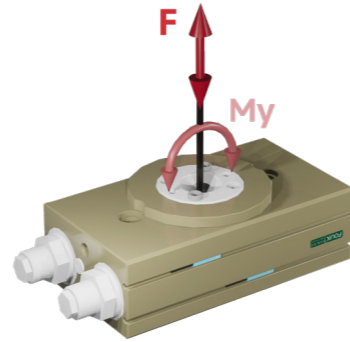
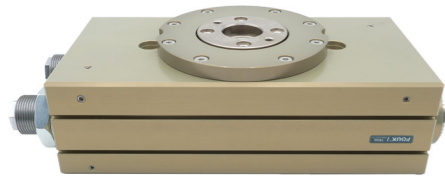
产品属性	参数值	单位
产品名称	TP25	
气缸直径	25	mm
理论扭矩	0.98 × P	N·m
旋转角度	90/180	°
旋转角度调节范围	± 30	°
产品重量	1.55	kg
许用转动时间	1~2	s
最大许用动能	1.4	J
传感器类型	磁感接近传感器	
P: 压缩空气压力 [bar]		
缓冲装置规格	M14 液压缓冲器	接气口规格 M5
重复定位精度 /°	± 0.05	使用场合温度范围 /°C 0~60
许用气压 /bar	3~7	IP 等级 65

旋转单元系列 FOUK-TP

TP40

TP40

静态承载扭矩



■ My 70Nm ■ F 2500N

TP

40

-

90°

系列号

气缸缸径

旋转角度

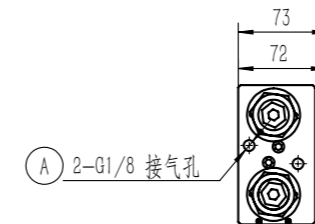
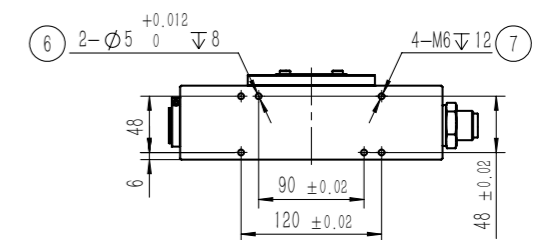
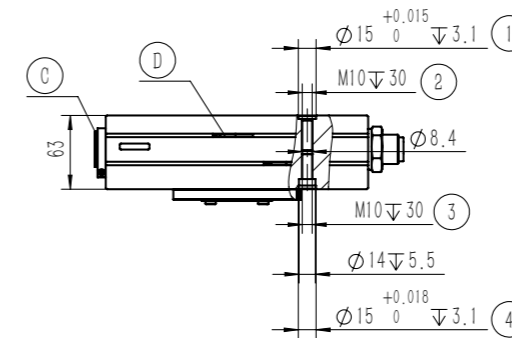
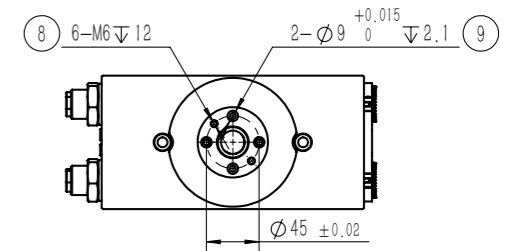
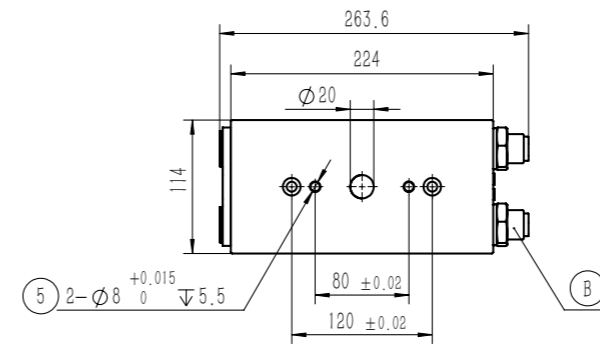
TP 旋转单元

旋转角度	90°
旋转角度	180°

磁感接近传感器

D-M9NAL	磁感, NPN, 3芯3m
D-M9PAL	磁感, PNP, 3芯3m

*每个旋转单元需要使用两个传感器, 监控两个位置
详见传感器附录



- ① ④ ⑤ ⑥ 旋转单元定位孔
- ② ③ ⑦ 旋转单元安装孔
- ⑨ 末端定位孔
- ⑧ 末端安装孔
- ① 压缩空气接口
- ② 液压缓冲器
- ③ 旋转限位调节旋钮
- ④ 磁感接近传感器位置

注:

1. 需配合速度控制阀使用
2. 图示为旋转中间位置, 夹爪需另外选配
3. 旋转终点位置输出扭矩为额定扭矩的一半
更改为外部限位可在终点位置输出额定扭矩

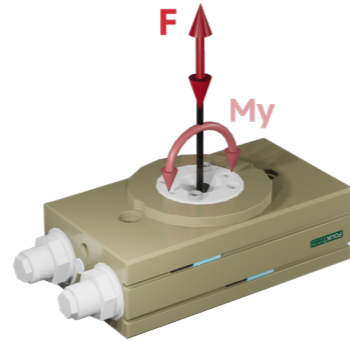
产品属性	参数值	单位
产品名称	TP40	
气缸直径	40	mm
理论扭矩	4.02 × P	N·m
旋转角度	90/180	°
旋转角度调节范围	± 30	°
产品重量	5.85	kg
许用转动时间	1~3	s
最大许用动能	12	J
传感器类型	磁感接近传感器	
P: 压缩空气压力 [bar]		
缓冲装置规格	M25 液压缓冲器	接气口规格 G1/8
重复定位精度 /°	± 0.05	使用场合温度范围 /°C 0~60
许用气压 /bar	3~8	IP 等级 65

旋转单元系列 FOUK-TP

TP50

TP50

静态承载扭矩



■ My 300Nm ■ F 9000N

TP

50

-

90°

系列号

气缸缸径

旋转角度

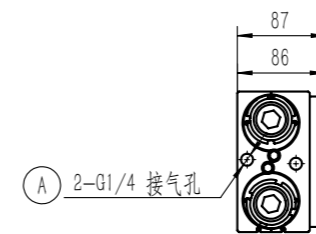
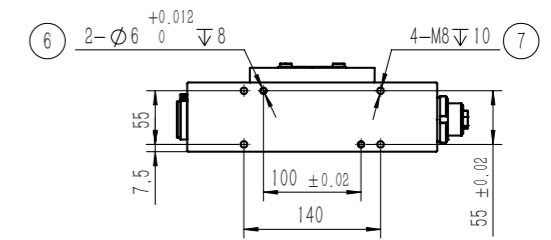
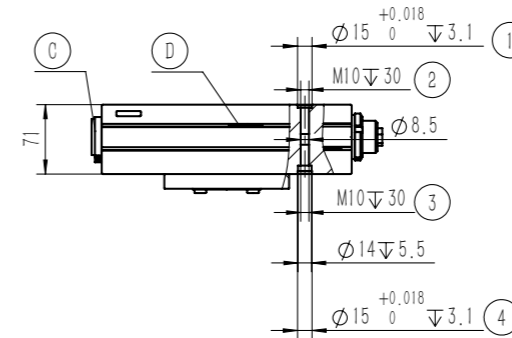
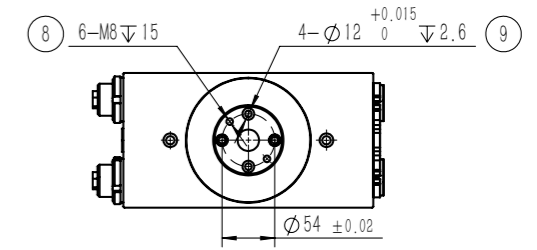
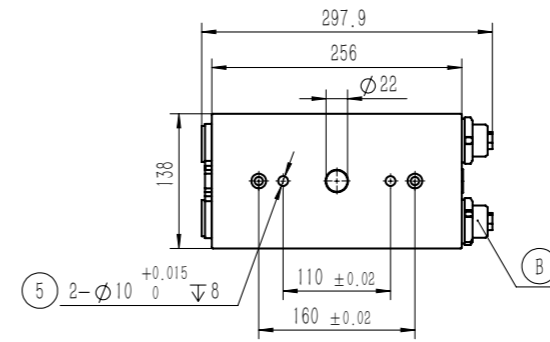
TP 旋转单元

旋转角度 90°
旋转角度 180°

磁感接近传感器

D-M9NAL	磁感, NPN, 3芯3m
D-M9PAL	磁感, PNP, 3芯3m

*每个旋转单元需要使用两个传感器, 监控两个位置
详见传感器附录



产品属性	参数值	单位
产品名称	TP50	
气缸直径	50	mm
理论扭矩	$7.07 \times P$	N·m
旋转角度	90/180	°
旋转角度调节范围	± 30	°
产品重量	9.50	kg
许用转动时间	1.5-4	s
最大许用动能	19	J
传感器类型	磁感接近传感器	

P: 压缩空气压力 [bar]

缓冲装置规格	M33 液压缓冲器	接气口规格	G1/4
重复定位精度 /°	± 0.05	使用场合温度范围 /°C	0-60
许用气压 /bar	3-8	IP 等级	65

- ① ④ ⑤ ⑥ 旋转单元定位孔
② ③ ⑦ 旋转单元安装孔
⑨ 末端定位孔
⑧ 末端安装孔
A 压缩空气接口
B 液压缓冲器
C 旋转限位调节旋钮
D 磁感接近传感器位置

注:

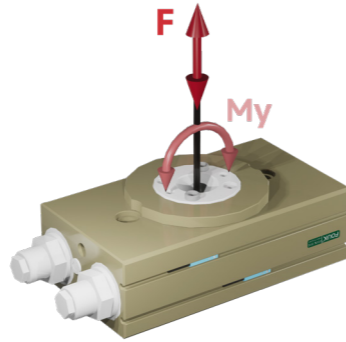
- 需配合速度控制阀使用
- 图示为旋转中间位置, 夹爪需另外选配
- 旋转终点位置输出扭矩为额定扭矩的一半
更改为外部限位可在终点位置输出额定扭矩

旋转单元系列 FOUK-TP

TP63

TP63

静态承载扭矩



■ My 400Nm ■ F 10000N

TP

63

-

90°

系列号

气缸缸径

旋转角度

TP 旋转单元

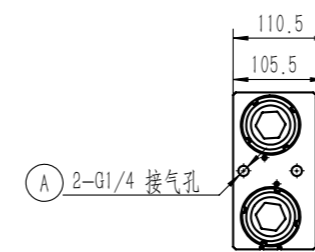
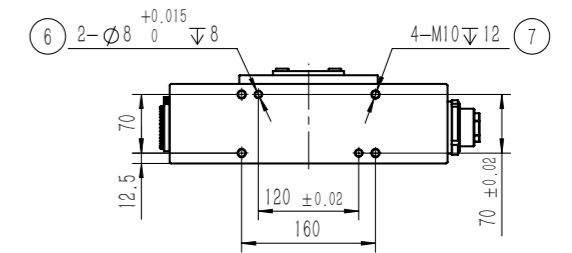
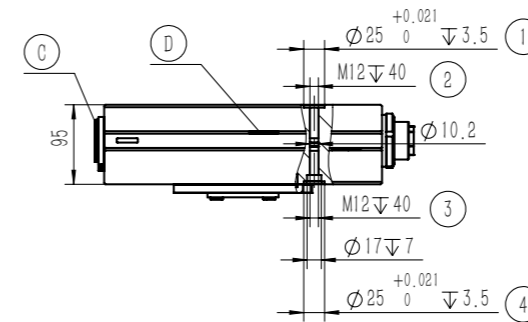
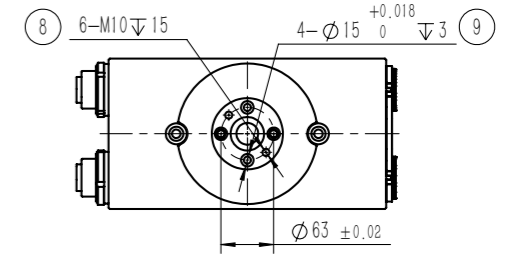
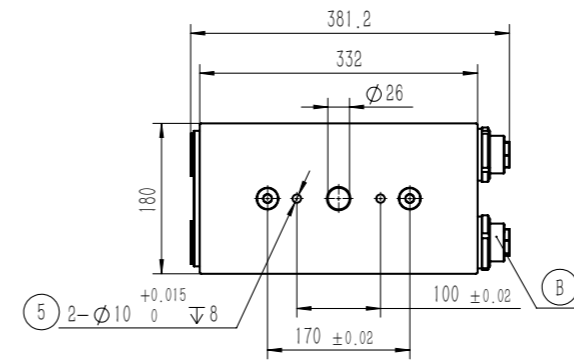
旋转角度 90°

旋转角度 180°

磁感接近传感器

D-M9NAL	磁感, NPN, 3芯3m
D-M9PAL	磁感, PNP, 3芯3m

*每个旋转单元需要使用两个传感器, 监控两个位置
详见传感器附录



产品属性	参数值	单位
产品名称	TP63	
气缸直径	63	mm
理论扭矩	15.6 × P	N·m
旋转角度	90/180	°
旋转角度调节范围	± 30	°
产品重量	20.15	kg
许用转动时间	1.5~6	s
最大许用动能	25	J
传感器类型	磁感接近传感器	

P: 压缩空气压力 [bar]

缓冲装置规格	M45 液压缓冲器	接气口规格	G1/4
重复定位精度 /°	± 0.05	使用场合温度范围 /°C	0~60
许用气压 /bar	3~8	IP 等级	65

- ① ④ ⑤ ⑥ 旋转单元定位孔
- ② ③ ⑦ 旋转单元安装孔
- ⑨ 末端定位孔
- ⑧ 末端安装孔
- ① 压缩空气接口
- ② 液压缓冲器
- ③ 旋转限位调节旋钮
- ④ 磁感接近传感器位置

注:

1. 需配合速度控制阀使用
2. 图示为旋转中间位置, 夹爪需另外选配
3. 旋转终点位置输出扭矩为额定扭矩的一半
更改为外部限位可在终点位置输出额定扭矩