

## AML04 系列

### 简介

- 动作包覆强化塑胶
- 可防水、防油
- 更高的机械强度，耐冲击
- 配有不锈钢滚轮，冲头及弹簧
- 各种驱动杆可供选择，方便使用



### ▶ 触点部位

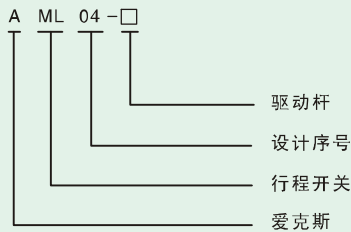
触点结构		1a+1b				
触点材料		银合金				
触点间距		0.5mm				
绝缘电阻		100MΩ 500VDC				
接触电阻		50MΩ 以下				
额定负载	阻性	电阻负载	15A 125VAC	10A 8VDC	15A 125VAC	15A 8VDC
			10A 250VAC	5A 14VDC	15A 250VAC	15A 14VDC
				2A 30VDC		10A 30VDC
				0.5A 125VDC		0.6A 125VDC
				0.25A 250VDC		0.3A 250VDC
	感性	灯负载	1.5A 125VAC	1.5A 8VDC	3A 125VAC	4A 8VDC
			1.0A 250VAC	1.5A 14VDC	2A 250VAC	5A 14VDC
				1.0A 30VDC		4A 30VDC
				0.1A 125VDC		0.1A 125VDC
				0.05A 250VDC		0.05A 250VDC
感性	感性负载	10A 125VAC	8A 8VDC	10A 125VAC	10A 8VDC	
		6A 250VAC	4A 14VDC	10A 250VAC	10A 14VDC	
			1.0A 30VDC		6A 30VDC	
			1.5A 125VDC		0.6A 125VDC	
			0.03A 250VDC		0.3A 250VDC	
感性	马达负载	2A 125VAC	2.5A 8VDC	4A 125VAC	6A 8VDC	
		1A 250VAC	2.5A 14VDC	3A 250VAC	6A 14VDC	
			1.5A 30VDC		4A 30VDC	
			0.05A 125VDC		0.1A 125VDC	
			0.04A 250VDC		0.05A 250VDC	
最大浪涌电流		常开NO		常闭NC		
		15A		30A		

(1) 以上数据位正常电流 (2) 感性负载为功率因素0.4以下(交流)，时间常数7ms以下(直流) (3) 灯负载上产生10倍的浪涌电流，马达负载上产生8倍的浪涌电流

► 一般性能

操作许可速度		0.1mm/sec~0.5m/sec
操作许可频率	电 气	20次/分
	机 械	60次/分
介质耐压	各级端子间	1,000VAC 1分钟
	各端子与非充电金属部位间	1,500VAC 1分钟
寿 命	电 气	10万次以上
	机 械	100万次以上
振 动		10~55Hz(振动幅: 1.5mm)
冲 击		约30G
环境温度		-25℃~80℃(无凝露、无结冰)
环境湿度		35%~85%RH

► 型号注释

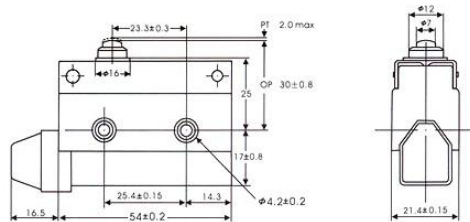


驱动杆种类:

- 7100: 短推压塞柱型
- 7110: 推压塞柱型
- 7120: 链接杆型
- 7140: 链接短杆型
- 7121: 滚轴杆型
- 7141: 短滚轴杆型
- 7124: 单向滚轴杆型
- 7144: 滚轴杆型
- 7310: 面板安装推压塞柱型
- 7311: 面板安装滚轴柱型
- 7312: 面板安装横跨滚轴塞柱型
- 7166: 弹簧线圈树脂型

► 外形图及尺寸

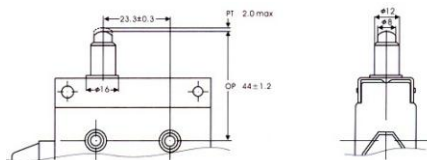
● AML04-7100



以下开关的规格尺寸除驱动杆部分外，其他尺寸省略

OF	600g 最大
RF	100g 最小
PT	2.0mm 最大
OT	0.8mm 最小
MD	0.8mm 最大
OP	30±0.8mm

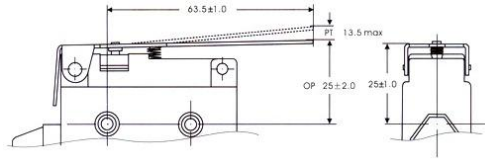
● AML04-7110



OF	600g 最大
RF	100g 最小
PT	2.0mm 最大
OT	5.0mm 最小
MD	0.8mm 最大
OP	44±1.2mm

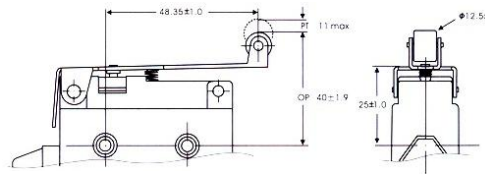
▶ 外形图及尺寸

● AML04-7120



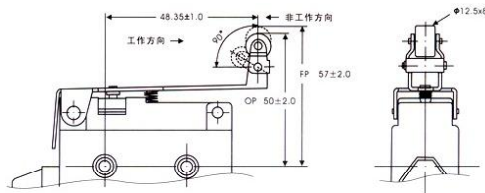
OF	150g 最大
RF	40g 最小
PT	13.5mm 最大
OT	4.0mm 最小
MD	3.2mm 最大
OP	25±1.0mm

● AML04-7121



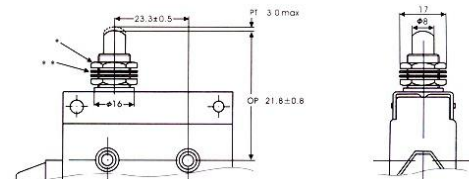
OF	180g 最大
RF	60g 最小
PT	11mm 最大
OT	3.0mm 最小
MD	2.4mm 最大
OP	50±2.0mm

● AML04-7124



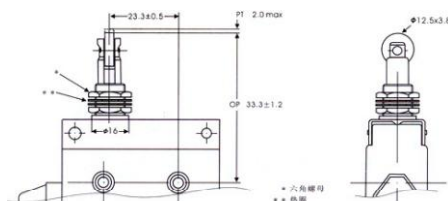
OF	200g 最大
RF	60g 最小
PT	11mm 最大
OT	3.0mm 最小
MD	2.4mm 最大
OP	50±2.0mm

● AML04-7310



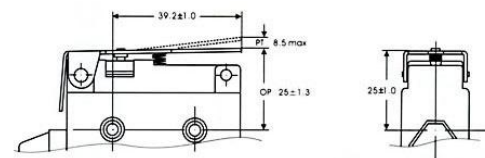
OF	600g 最大
RF	100g 最小
PT	2.0mm 最大
OT	6.0mm 最小
MD	0.8mm 最大
OP	21.8±1.2mm

● AML04-7312



OF	600g 最大
RF	100g 最小
PT	2.0mm 最大
OT	6.0mm 最小
MD	0.8mm 最大
OP	33.3±1.2mm

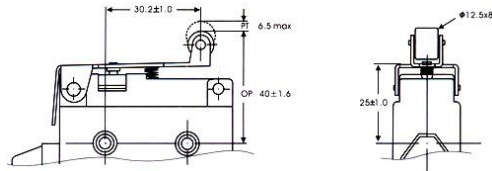
● AML04-7140



OF	220g 最大
RF	60g 最小
PT	8.5mm 最大
OT	2.5mm 最小
MD	2.0mm 最大
OP	25±1.3mm

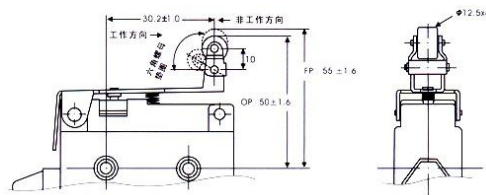
▶ 外形图及尺寸

● AML04-7141



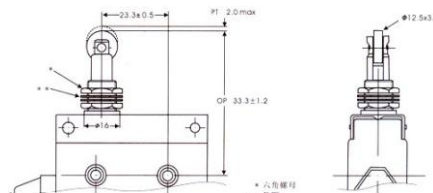
OF	240g 最大
RF	80g 最小
PT	6.5mm 最大
OT	2.0mm 最小
MD	1.5mm 最大
OP	40±1.6mm

● AML04-7144



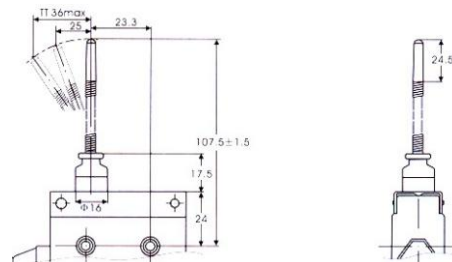
OF	280g 最大
RF	100g 最小
PT	6.5mm 最大
OT	2.0mm 最小
MD	1.5mm 最大
OP	50±1.6mm

● AML04-7311



OF	600g 最大
RF	100g 最小
PT	2.0mm 最大
OT	6.0mm 最小
MD	0.8mm 最大
OP	33.3±1.2mm

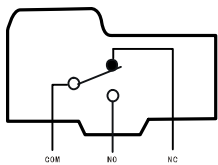
● AML04-7166



OF	120g 最大
RF	-
PT	25mm 最大
OT	11mm 最小
MD	-
OP	-

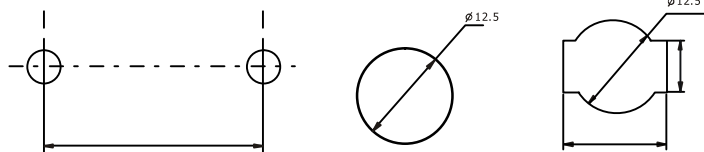
▶ 回路图及安装孔尺寸图

回路图

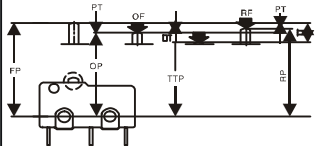


COM: 共同端子  
NO: 常开端子  
NC: 常闭端子

安装孔尺寸



## ▶ 术语解释

动作特性定义	分类	术语	略号	单位	定义
	力 度	动作所需力量	OF	g,kg g-mm	开关从自由位置状态转换到动作位置状态时须加在开关传动轴上的最大力量
		复位力	RF	g,kg g-mm	开关动作极限位置返回到复位位置时所需要加于传动轴的力量
		动作后力	TF	g,kg g-mm	从动作位置到动作极限所需要加于全动作上的力量
	动 作	动作前移动	PT	mm	从传动轴自由位置到动作位置所需经过的移动距离或移动角度
		动作后移动	OT	mm	从传动轴自由位置到运动极限位置所需经过的移动距离或移动角度
		应差移动	MD	mm	从传动轴自由位置返回到复位位置所需经过的移动距离或移动角度
		全程移动	TT	mm	从传动轴自由位置到运动极限位置所需经过的移动距离或移动角度
	位 置	自由位置	FP	mm	开关未加外力而不引起触点相对运动时传动轴的位置
		动作位置	OP	mm	开关加外力可使可动触点从自由位置状态正好转换到闭合或断开时传动轴的位置
		复位位置	RP	mm	开关可动触点从动作位置状态减轻加于传动轴的外力后,正好反转到自由位置的传动轴的位置
		动作限度位置	TTP	mm	开关动作后到达停止极限传动轴时的位置