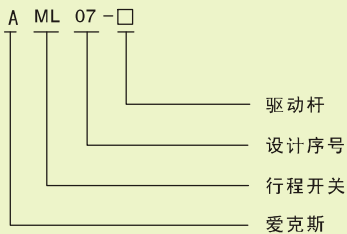


► 一般性能

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

- CA2: 滚轮手柄型
- CA12: 滚轮手柄型
- CL: 可变杆状手柄型
- CA32-41: 叉状手柄型
- D: 顶部柱塞型
- SD: 侧面柱塞型
- D2: 顶部滚轮柱塞型
- SD2: 侧面滚轮柱塞型
- D3: 顶部球形柱塞型
- SD3: 侧面球形柱塞型
- D28: 密封顶部滚轮柱塞型
- Nj: 线圈簧片型
- NJ-2: 线圈簧片型(树脂型)
- NJ-S2: 钢丝型
- NJ-30: 线圈簧片型
- HAL5: 簧片杆状手柄型
- HAL4: 可变杆状手柄型
- CA2-2N: 滚轮手柄型
- CA12-2N: 滚轮手柄型
- CL-2N: 可变杆状手柄型

► 外形图及尺寸

● AML07-CA2



OF	1360g 最大
RF	227g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	2720g 最大

以下开关的规格尺寸除驱动杆部分外，其他尺寸省略

▶ 外形图及尺寸

● AML07-CA2-2N



OF	1360g 最大
RF	227g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	2720g 最大

● AML07-CA12



OF	1360g 最大
RF	227g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	2720g 最大

● AML07-AC32-41



OF	1200g 最大
RF	—
PT	55° 最大
OT	35° 最小
OP	90±10°
TP	—

● AML07-CL



OF	142g 最大
RF	28g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	200g 最大

● AML07-CL-2N



OF	142g 最大
RF	28g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	200g 最大

● AML07-D



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	5.6mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	—

▶ 外形图及尺寸

● AML07-D2



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	5.6mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	-

● AML07-D3



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	5.6mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	2720g 最大

● AML07-HAL4



OF	142g 最大
RF	28g 最小
PT	20° 最大
OT	30° 最小
MD	12° 最大
TF	200g 最大

● AML07-NJ



OF	150g 最大
RF	-
PT	28mm 最大
OT	-
MD	-
TF	-

● AML07-NJ30



OF	80g 最大
RF	-
PT	28mm 最大
OT	-
MD	-
TF	-

● AML07-NJ-2



OF	120g 最大
F	-
PT	28mm 最大
OT	-
MD	-
TF	-

▶ 外形图及尺寸

● AML07-NJ-S2



OF	29g 最大
RF	-
PT	28mm 最大
OT	-
MD	-
TF	-

● AML07-SD



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	6.4mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	-

● AML07-SD2



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	5.6mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	-

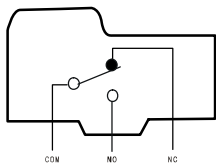
● AML07-SD3



OF	2720g 最大
RF	910g 最小
PT	1.7mm 最大
OT	5.6mm 最小
MD	1.0mm 最大
TF	-

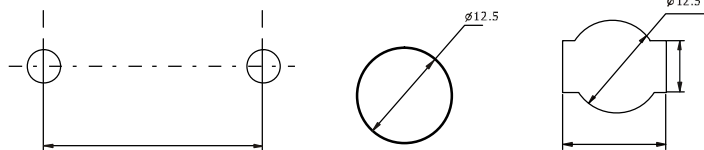
▶ 回路图及安装孔尺寸图

回路图

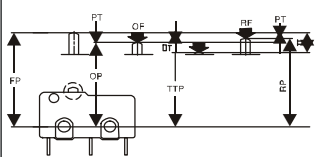


COM: 共同端子
NO: 常开端子
NC: 常闭端子

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