

■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC6 - L10 - P - S80 - BC - ZP10B - C3 -

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		精度等级 Accuracy class		行程(mm) Stroke(mm)		马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开关位置 Original Sensor position		感应开关数量 Sensor switch		非标备注 Non-standard, d.c.	
V	V系列 V series	L5	5mm	P	精密级 High precision	100-800		BA	基本型 Basis	P	松下 Panasonic	10	100W	外置式 External		外置式 External		无	标准型 Standard type
C	洁净型全封闭样式 Clean type fully enclosed	L10	10mm	C	普通级 Common precision			BC	直联外置 External	T	台达 Delta	57	57-08	C	马达侧 Motor side	2	2个 2pcs	BL1	详细释文请见P032页 Detailed information please see page 032
6	本体65mm宽 Body width 65					BR	马达右折 Right Side	W	威洛博 W-Robot	57	57-06.35	D	反马达侧 Opposite motor side	3	3个 3pcs	D01			
						BL	马达左折 Left Side	*为Z:代表客户自配电机 *For Z: Motor is from clients				E	无 No	无 No sensor	U01				
								刹车 Brakes				感应器类型 Sensor type		UD01					
								无 No		无刹车 No brake		无 NPN		H01					
								B		带刹车 With brake		P		PNP	HU01				
														HD01	HU01	HUD01	M01	S01	T

滑台若需要增加密封条, 请在型号末端加“T”
If the linear stages require the extra sealing strip, please add the "T" at the end of the model numbers.

球蜗轮蜗杆 / 球蜗轮蜗杆
Ball screw drive / Ball screw drive
General environment / General environment

同步带 / 同步带
Timing belt drive / Timing belt drive
General environment / General environment

丝杆 / 丝杆
Ball screw drive / Ball screw drive
Dust-free environment / Dust-free environment

同步带 / 同步带
Timing belt drive / Timing belt drive
Dust-free environment / Dust-free environment

同步带 / 同步带
Timing belt drive / Timing belt drive
General environment / General environment

双电机 / 双电机
Dual motors series / Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot / Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder / Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis / Rotation axis

电动手钳
Electric Clamper / Electric Clamper

小型滑台
Mini Module / Mini Module

直线电机
Linear Motor / Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator / Multi-axis actuator

四轴感应机器人
Cantilever 4 axis robot / Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot / Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot / Six-joint robot

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

滚珠丝杆驱动/一般环境
Ball screw drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手推
Electric Clumper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴悬臂机器人
Centiner 4 axis robot

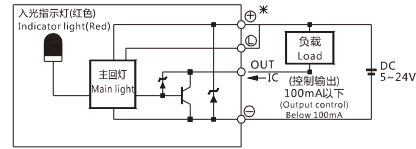
水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

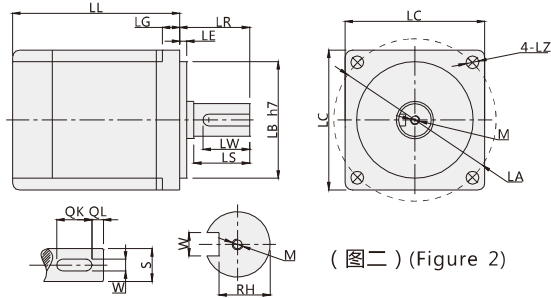
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	100W	
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	12
	P级 (C5)	12
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01
	P级 (C5)	±0.006
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250	500
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)	250	500
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	30
	垂直使用 Vertical	15
额定推力(N) RatedThrust(N)	330	165
	10	5
直线导轨 Linear Guide (mm)	42x9.5 -1	
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	8x8	
马达功率 Motor Output	100W	
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN) EE-SX672P(PNP)
	导轨安装 Outside Guide	EE-SX674(NPN) EE-SX674P(PNP)

感应器接线图 < 原点及端点 > Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)



(图二) (Figure 2)

* 以上重复定位精度是300行程范围内所得, 如行程加长, 则重复定位精度适当放大; 行程超过500时会产生丝杆共振, 每增加100行程请将速度降低15%; 更换不同电机时, 请注意图二电机尺寸是否同表一相同, 否则需更换联轴器和马达固定座。
* Above repeatability is within strok 300mm,if logner travel needed,it will be lower.In case stroke over 600 will lead to swing of ball screw,please slow down the speed 15%.Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

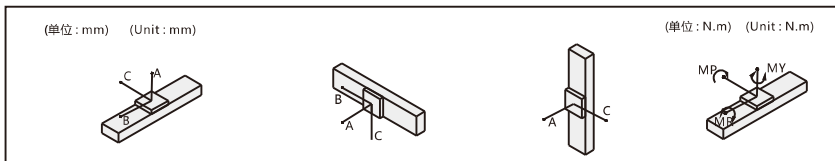
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(表一) (Table 1)

伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type		LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL
100W	松下 Panasonic	MSMD012G1□	V:带刹车 U:无刹车 V:With brake U:No brake	92	122	45	3	3.4	38	6	14	6.2	3h9	25	8h6	30h7	M3x6L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20401□S	S:带刹车 R:无刹车 S:With brake R:No brake	100.6	136.6	46	2.5	4.5	40	5	16	6.2	3	25	8h6	30h7	M3x8L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS12□K	B:带刹车 □:无刹车 B:With brake □:No brake	86.5	124.5	46	2.5	4.5	42	5	-	-	-	25	8h6	30h7	-	-	-

□表示为空 Stand for empty

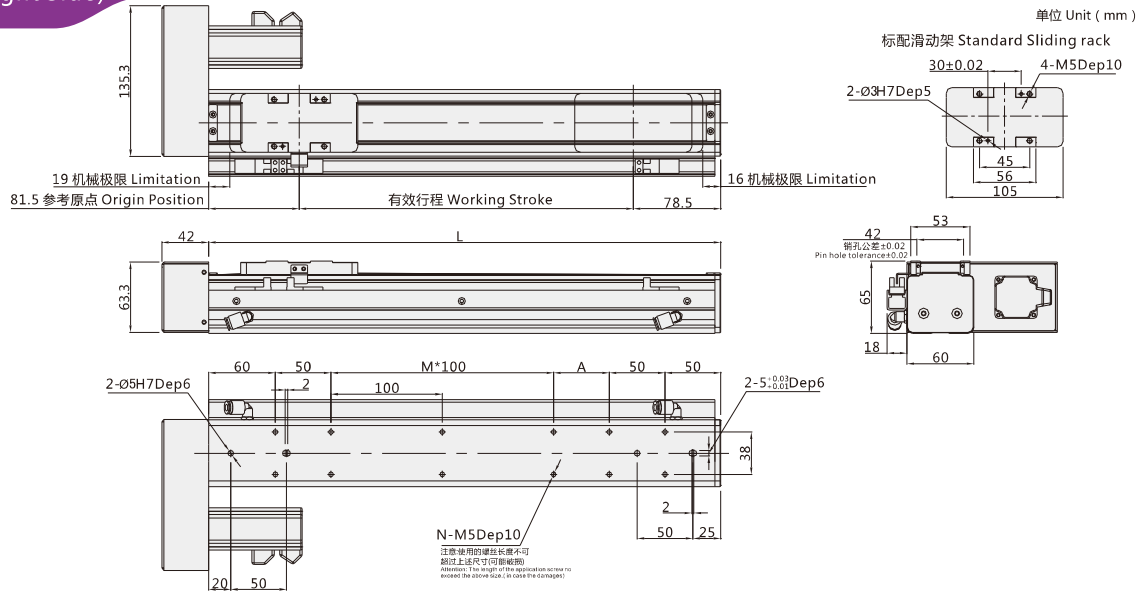
容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



水平安装 Horizontal installation				墙面安装 Wall installation				垂直安装 Vertical installation				最大静态力矩 Maximum static torque		
导程 5 Lead 5	A	B	C	导程 5 Lead 5	A	B	C	导程 5 Lead 5	A	C	MY	MP	MR	
10kg	374	33	109	5kg	204	45	530	2kg	171	172	35	40	50	
30kg	159	0	25	10kg	72	0	245	4kg	73	74				
3kg	642	125	335	30kg	0	0	0	10kg	23	26				
导程 10 Lead 10	A	B	C	3kg	293	96	510	导程 10 Lead 10	1kg	335	352			
				8kg	273	41	121		2kg	165	165			
				15kg	216	24	77		5kg	70	72			

- 丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
- 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
- 丝杆传动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
- 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
- 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
- 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
- 双电机滑台 Dual motors series
- 夹持机械手 Clamp type robot
- 电动缸 Electric cylinder
- 旋转轴 Rotation axis
- 电动手指 Electric Clasper
- 小型滑台 Mini Module
- 直线电机 Linear Motor
- 组合机械手 Multiaxis actuator
- 四轴悬臂机器人 Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人 Scara Robot
- 六轴机器人 Six-joint robot

BR:马达右折(Right Side)

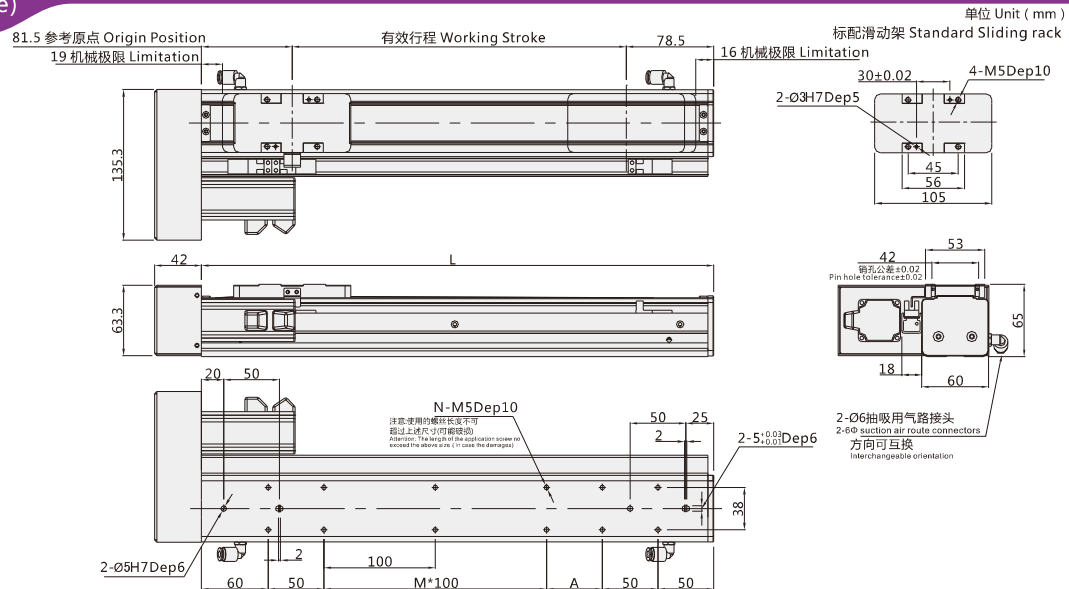


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量KG Weight KG	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	4	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7

*带颜色 为常备库存产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

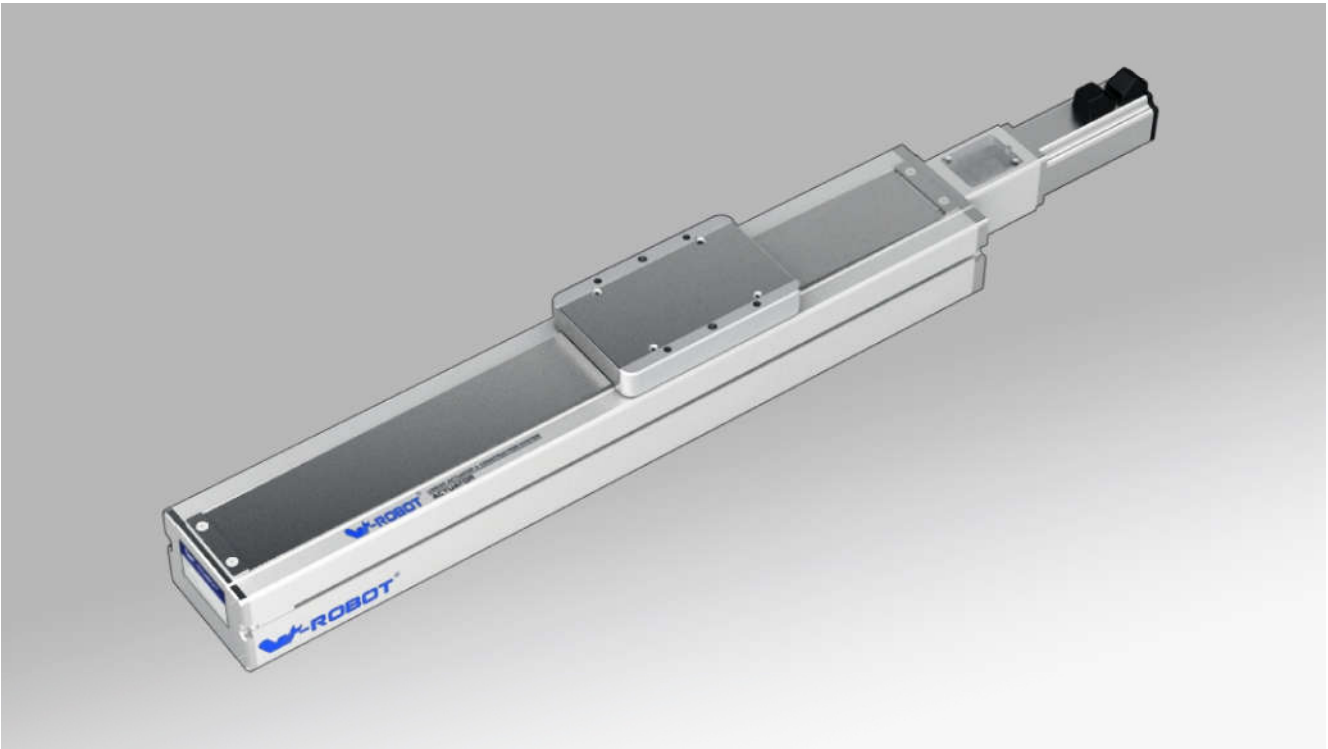
BL:马达左折(Left Side)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量KG Weight KG	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	4	4.3	4.6	4.9	5.2	5.5	5.8	6.1	6.4	6.7

*带颜色 为常备库存产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.



■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC8 - L16 - P - S100 - BC - ZP10B - C3 -

本体样式 Base Style	丝杆导程 Ball Screw Lead	精度等级 Accuracy class	行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way	马达类型 Motor Type	马达功率 Motor power	原点开关位置 Original Sensor position	感应开关数量 Sensor switch	非标准特注 Non-standard, d.c..
V V系列 Vseries	L5 5mm	P 精密级 High precision	100-1000	BA 基本型 Basis	P 松下 Panasonic	10 100W	外置式 External	外置式 External	无 No
C 洁净型全封闭样式 Cleanse Fully-enclosed	L10 10mm	C 普通级 Common precision		BC 直联外置 External	M 三菱 Mitsubishi	20 200W	C 马达侧 Motor side	2 2个 2pcs	BL1
8 本体80mm宽 Body width80	L16 16mm			BR 马达右折 Right Side	Y 安川 Yaskawa	40 400W	D 反马达侧 Opposite motor side	3 3个 3pcs	B2
	L20 20mm			BL 马达左折 Left Side	T 台达 Delta	57-08	E 无 No	无感应器 No sensor	D01
					W 威洛博 W-Robot	57-06.35			UD01
					* 为 Z: 代表客户自配电机 * For Z: Motor is from clients				H01
						刹车 Brakes			HU01
						无 No		感应器类型 Sensor type	HUD01
						带刹车 With brake		无 No	M01
								P PNP	S01
									T

详细中文请见P032页
Detailed information please see page 032

滑台若需要增加密封条, 请在型号末端加 "T"
If the linear stages require the extra sealing strip, please add the "T" at the end of the model numbers.

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clumper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴悬臂机器人
Centrifuge 4 axis robot

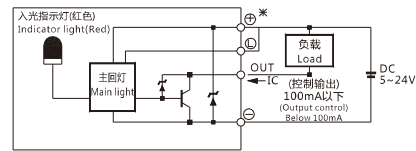
水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

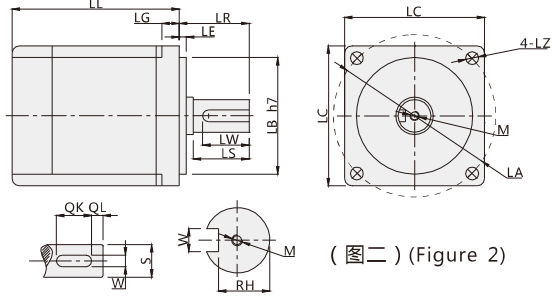
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	100W/200W/400W				
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	16			
	P级 (C5)	16			
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01			
	P级 (C5)	±0.006			
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	16	20	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250	500	800	1000	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)					
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	25/30/35	20/25/30	18/22/27	15/17/22
	垂直使用 Vertical	8/10/12	7/9/11	5/7/9	3/5/6
额定推力(N) RatedThrust(N)	330/683/1388	165/341/694	100/213/433	85/174/347	
直线导轨 Linear Guide (mm)	42x9.5 -1				
联轴器 Coupling (mm)	8x10	11x10	14x10	14x10	
马达功率 Motor Output	100W	200W	400W		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN)	EE-SX672P(PNP)		
	导轨安装 Outside Guide	EE-SX674(NPN)	EE-SX674P(PNP)		

感应器接线图 < 原点及端点 >
Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)



(图二) (Figure 2)

* 以上重复定位精度是30行程范围内所得, 如行程加长, 则重复定位精度适当放大; 行程超过650时会产生丝杆共振, 每增加100行程请将速度降低15%; 更换不同电机时, 请注意图二电机尺寸是否同表一相同, 否则需更换联轴器及马达固定座。
* Above repeatability is within stroke 300mm, if longer travel needed, it will be lower. In case stroke over 600 will lead to swing of ball screw, please slow down the speed 15%. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

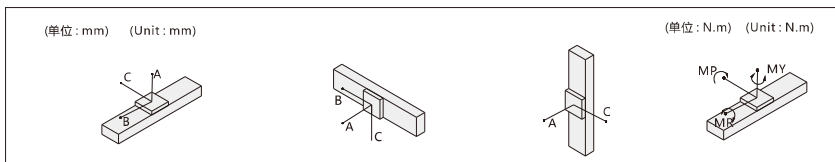
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(表一) (Table 1)

伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type	LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL	
100W	松下 Panasonic	MSMD012G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	92	122	45	3	3.4	38	6	14	6.2	3h9	25	8h6	30h7	M3x6L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20401□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	100.6	136.6	46	2.5	4.5	40	5	16	6.2	3	25	8h6	30h7	M3x8L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS12□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	86.5	124.5	46	2.5	4.5	42	5	-	-	-	25	8h6	30h7	-	-	-
200W	松下 Panasonic	MSMJ022G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	79.5	115.5	70	3	4.5	60	6.5	20	8.5	4h9	30	11h6	50h7	M4x8L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20602□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	105.5	141.5	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS23□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	99.5	131.5	70	3	5.8	62	7	-	-	-	30	14h6	50h7	-	-	-
400W	松下 Panasonic	MSMJ042G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	99	135	70	3	4.5	60	6.5	20	11	5h9	30	14h6	50h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20604□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	130.7	166.6	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS43□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	112.3	152.8	90	3	6.6	80	8	20	11	5	35	14h6	70h7	M4x15L	-	-

□表示为空 Stand for empty

容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



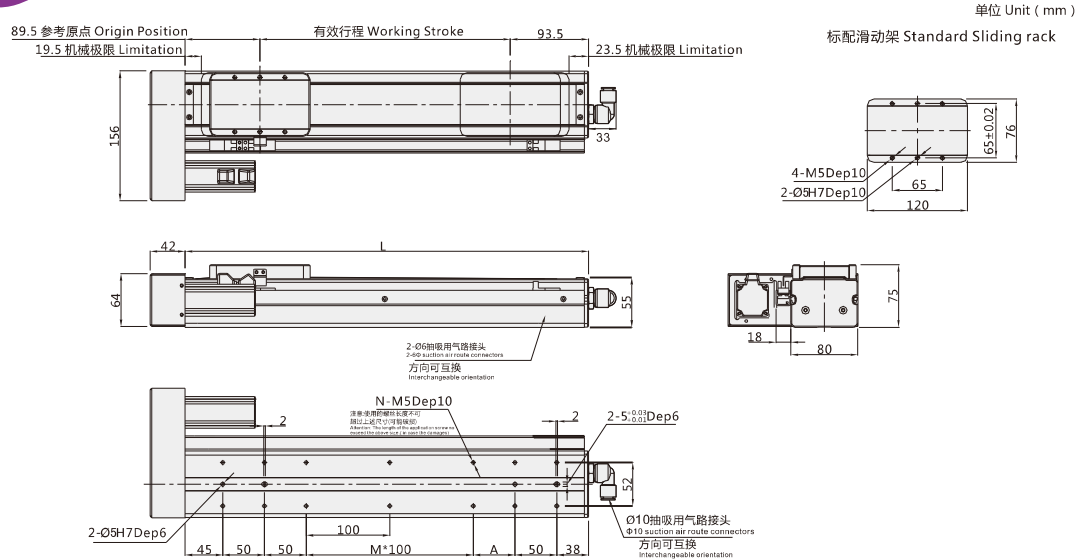
水平安装 Horizontal installation			
	A	B	C
导程 5 Lead 5	15kg	374	109
	25kg	159	25
	-	-	-
导程 10 Lead 10	4kg	624	335
	9kg	273	121
	20kg	50	-
导程 16 Lead 16	4kg	737	159
	8kg	387	97
	18kg	90	35

墙面安装 Wall installation			
	A	B	C
导程 5 Lead 5	15kg	204	530
	25kg	72	245
	-	0	0
导程 10 Lead 10	4kg	280	500
	9kg	70	200
	20kg	30	180
导程 16 Lead 16	4kg	80	300
	8kg	15	130
	18kg	0	0

垂直安装 Vertical installation		
	A	C
导程 5 Lead 5	4kg	145
	6kg	74
	8kg	26
导程 10 Lead 10	3kg	350
	5kg	160
	7kg	72
导程 16 Lead 16	1kg	418
	2kg	202
	5kg	159

最大静态力矩 Maximum static torque	
MY	100
MP	100
MR	110

BL:马达左折(Left Side)

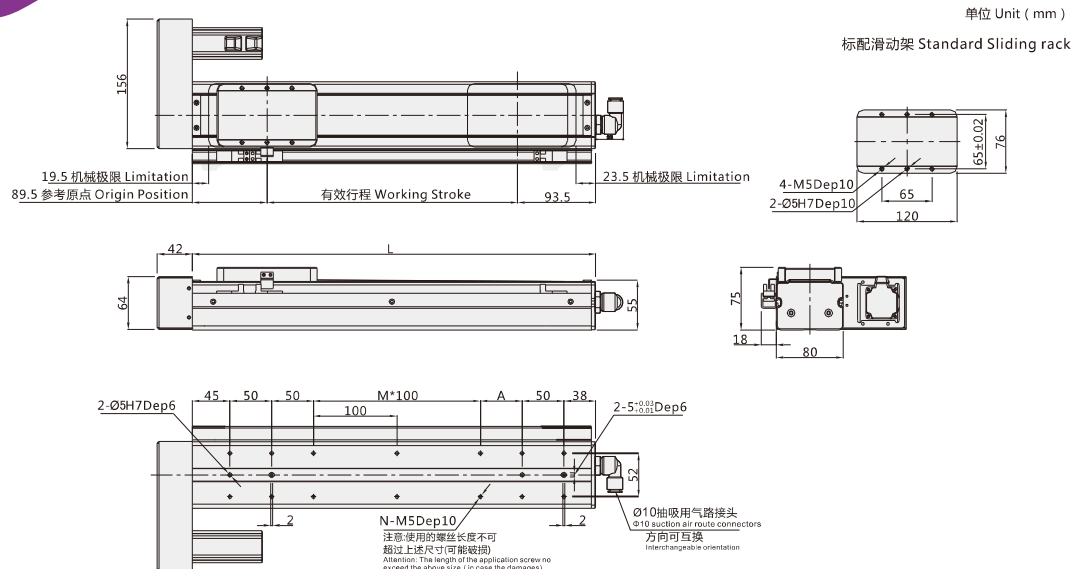


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	4	4.4	4.8	5.2	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.6	10	10.4	10.8	11.2	11.6

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

BR:马达右折(Right Side)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050
L	283	333	383	433	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	4	4.4	4.8	5.2	5.6	6	6.4	6.8	7.2	7.6	8	8.4	8.8	9.2	9.6	10	10.4	10.8	11.2	11.6

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clasper

小型滑台
Mini Module

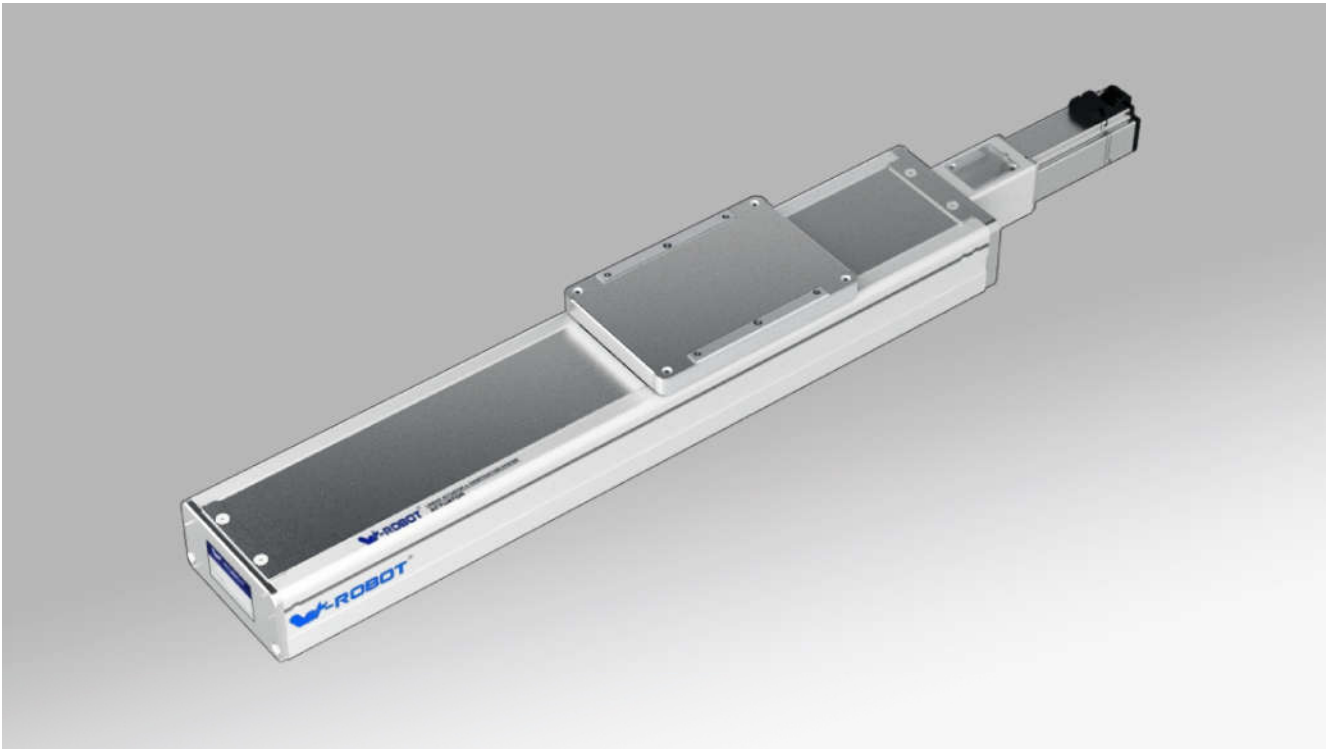
直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multiheads actuator

四轴悬臂机器人
Centrifuge 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot



■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC10 — L16 — P — S100 — BC — ZP10B — C3 —

本体样式 Base Style	丝杆导程 Ball Screw Lead	精度等级 Accuracy class	行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way	马达类型 Motor Type	马达功率 Motor power	原点开关位置 Original Sensor position	感应开关数量 Sensor switch	非标特注 Non-standard, d.c.
V V系列 Vseries	L5 5mm	P 精密级 High precision	100-1000	BA 基本型 Basis	P 松下 Panasonic	10 100W	外置式: External	外置式: External	无 No
C 洁净型全封闭罩式 Cleanse Fully enclosed	L10 10mm	C 普通级 Common precision		BC 直联外置 External	M 三菱 Mitsubishi	20 200W	C 马达侧 Motor side	2 2个 2pcs	BL1
10 本体100mm宽 Body width100	L16 16mm			BR 马达右折 Right Side	Y 安川 Yaskawa	40 400W	D 反马达侧 Opposite motor side	3 3个 3pcs	B2
	L20 20mm			BL 马达左折 Left Side	T 台达 Delta	57 57-08	E 无 No	无感应器 No sensor	D01
				M 马达内置 Build-in Motor	W 威洛博 W-Robot	57 57-06.35			U01
									UD01
									H01
									HU01
									HD01
									HUD01
									M01
									S01
									T

感应器类型 Sensor type
无 No
NPN
P
PNP

刹车 Brakes
无 No
无刹车 No brake
B
带刹车 With brake

* 为 Z: 代表客户自配电机
* For Z: Motor is from clients

滑台若需要增加密封条, 请在型号末端加 "T"
If the linear sages require the extra sealing strip, please add the "T" at the end of the model numbers.

球轴承/球珠丝杠
Ball screw drive
General environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
General environment

丝杠/丝杠驱动
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
General environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
General environment

双电机系列
Dual motors series
Clamp type robot

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手钳
Electric Clamper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴感应机器人
Cantilever 4 axis robot

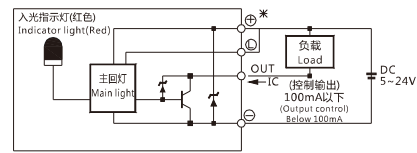
水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

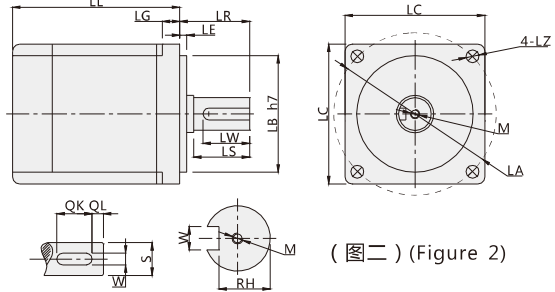
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	100W/200W/400W				
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	16			
	P级 (C5)	16			
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01			
	P级 (C5)	±0.006			
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	16	20	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250	500	800	1000	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)					
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	50/65/65	30/39/45	22/28/33	18/20/23
	垂直使用 Vertical	12/15/18	8/10/12	5/6/7	3/4/5
额定推力(N) RatedThrust(N)	330/683/1388	165/341/694	100/213/433	85/174/347	
直线导轨 Linear Guide (mm)	15x12.5 -2				
联轴器 Coupling (mm)	8x10	11x10	14x10	14x10	
马达功率 Motor Output	100W	200W	400W		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN)	EE-SX672P(PNP)		
	导轨安装 Outside Guide	EE-SX674(NPN)	EE-SX674P(PNP)		

感应器接线图 < 原点及端点 >
Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)



(图二) (Figure 2)

* 以上重复定位精度是300行程范围内所得，如行程加长，则重复定位精度适当放大；行程超过700时会产生丝杆共振，每增加100行程请将速度降低15%；更换不同电机时，请注意图二电机尺寸是否同表一相同，否则需更换联轴器及马达固定座。

* Above repeatability is within stroke 300mm, if logner travel needed, it will be lower. In case stroke over 600 will lead to swing of ball screw, please slow down the speed 15%. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

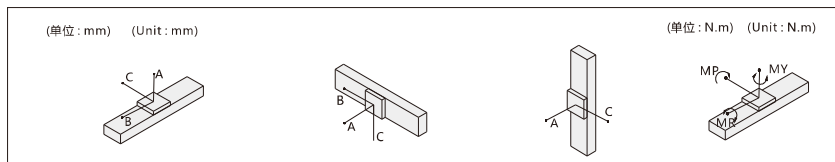
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(表一) (Table 1)

伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type	LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL	
100W	松下 Panasonic	MSMD012G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	92	122	45	3	3.4	38	6	14	6.2	3h9	25	8h6	30h7	M3x6L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20401□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	100.6	136.6	46	2.5	4.5	40	5	16	6.2	3	25	8h6	30h7	M3x8L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS12□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	86.5	124.5	46	2.5	4.5	42	5	-	-	-	25	8h6	30h7	-	-	-
200W	松下 Panasonic	MSMJ022G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	79.5	115.5	70	3	4.5	60	6.5	20	8.5	4h9	30	11h6	50h7	M4x8L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20602□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	105.5	141.5	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS23□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	99.5	131.5	70	3	5.8	62	7	-	-	-	30	14h6	50h7	-	-	-
400W	松下 Panasonic	MSMJ042G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	99	135	70	3	4.5	60	6.5	20	11	5h9	30	14h6	50h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20604□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	130.7	166.6	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS43□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	112.3	152.8	90	3	6.6	80	8	20	11	5	35	14h6	70h7	M4x15L	-	-

□表示为空 Stand for empty

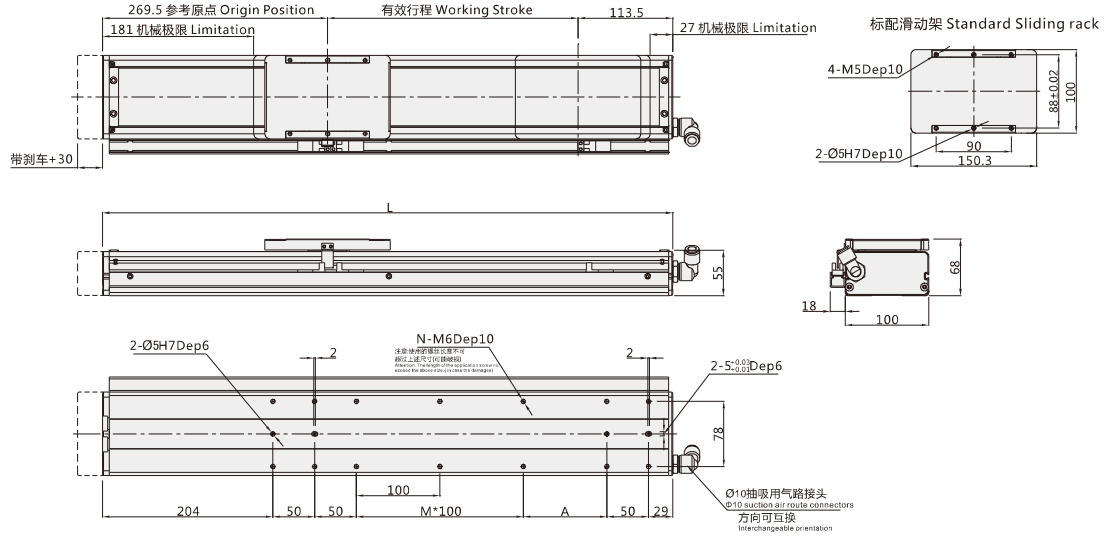
容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



水平安装 Horizontal installation				墙面安装 Wall installation				垂直安装 Vertical installation			最大静态力矩 Maximum static torque			
导程 Lead	A	B	C	导程 Lead	A	B	C	导程 Lead	A	C	MY	MR		
5	30kg	424	24	25	5	10kg	105	50	1400	5	5kg	100	145	
	50kg	0	0	0		20kg	22	0	538		10kg	50	90	131
	-	-	-	-		30kg	0	0	0		12kg	23	63	
10	15kg	394	76	79	10	10kg	100	50	545	10	4kg	335	375	
	25kg	184	22	25		20kg	20	0	221		6kg	140	180	115
	30kg	111	-	-		30kg	0	0	0		8kg	100	140	
16	5kg	937	282	259	16	5kg	116	58	605	16	1kg	372	418	
	10kg	487	121	116		10kg	24	0	253		2kg	166	202	
	15kg	236	40	44		15kg	0	0	0		3kg	113	159	

M:直联内置(Buil-in)

单位 Unit (mm)



注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

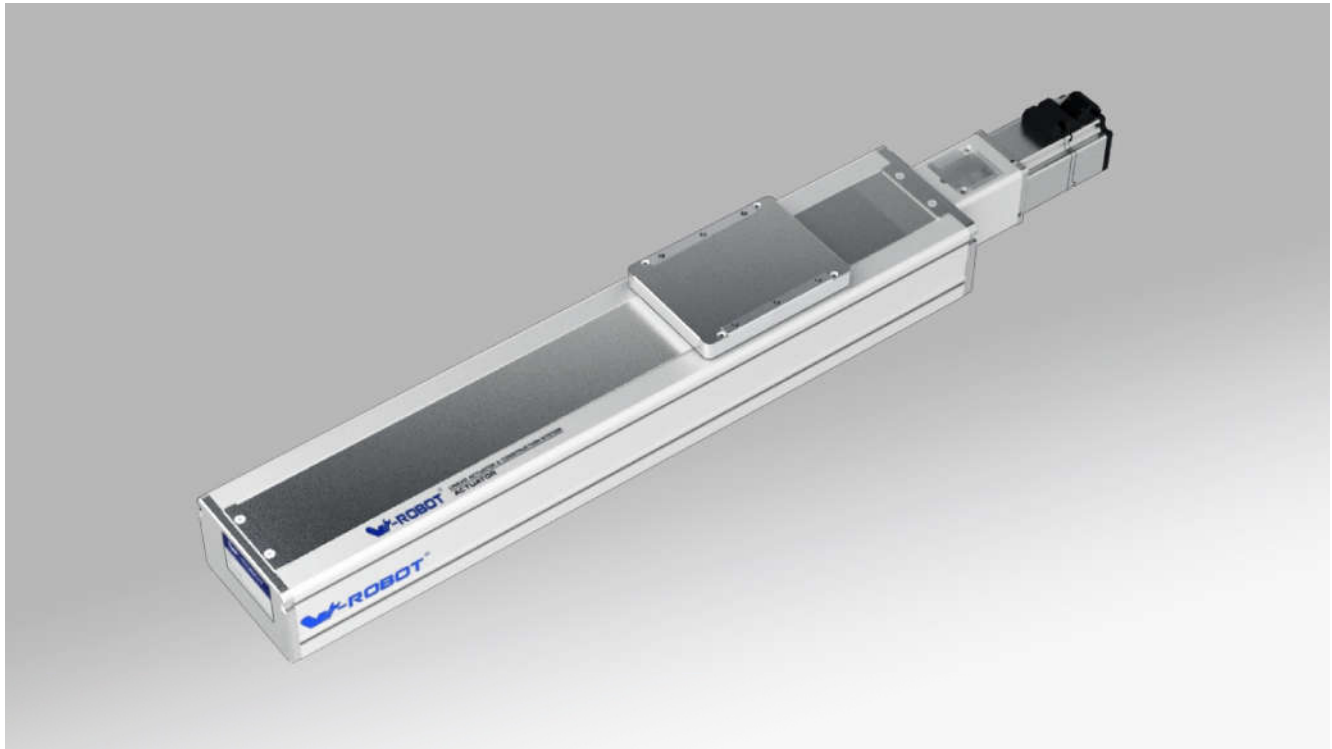
有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L	483	533	583	633	683	733	783	833	883	933	983	1033	1083	1133	1183	1233	1283	1333	1383
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
N	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	4.9	5.3	5.7	6.1	6.5	6.9	7.3	7.7	8.1	8.5	8.9	9.3	9.7	10.1	10.5	10.9	11.3	11.7	12.1

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

- 球轴承/滚珠丝杠
Ball screw/drive
- 通用环境
General environment
- 同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
- 通用环境
General environment
- 行星减速机
Planetary gearbox
- 无尘环境
Dust-free environment
- 同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
- 无尘环境
Dust-free environment
- 同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
- 通用环境
General environment
- 双电机系列
Dual motors series
- 夹持机械手
Clamp type robot
- 电动缸
Electric cylinder
- 旋转轴
Rotation axi
- 电动手钳
Electric Clamper
- 小型滑台
Mini Module
- 直线电机
Linear Motor
- 组合机械手
Multi-axis actuator
- 四轴双关节机器人
Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six-joint Robot

VC12

- 丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment
- 同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment
- 丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment
- 同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment
- 同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment
- 同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment
- 双电机滑台
Dual motors series
- 夹持机械手
Clamp type robot
- 电动缸
Electric cylinder
- 旋转轴
Rotation axis
- 电动手指
Electric Clamps
- 小型滑台
Mini Module
- 直线电机
Linear Motor
- 组合机械手
Multiaxes actuator
- 四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six-joint Robot



■ 马达安装方式 Motor direction



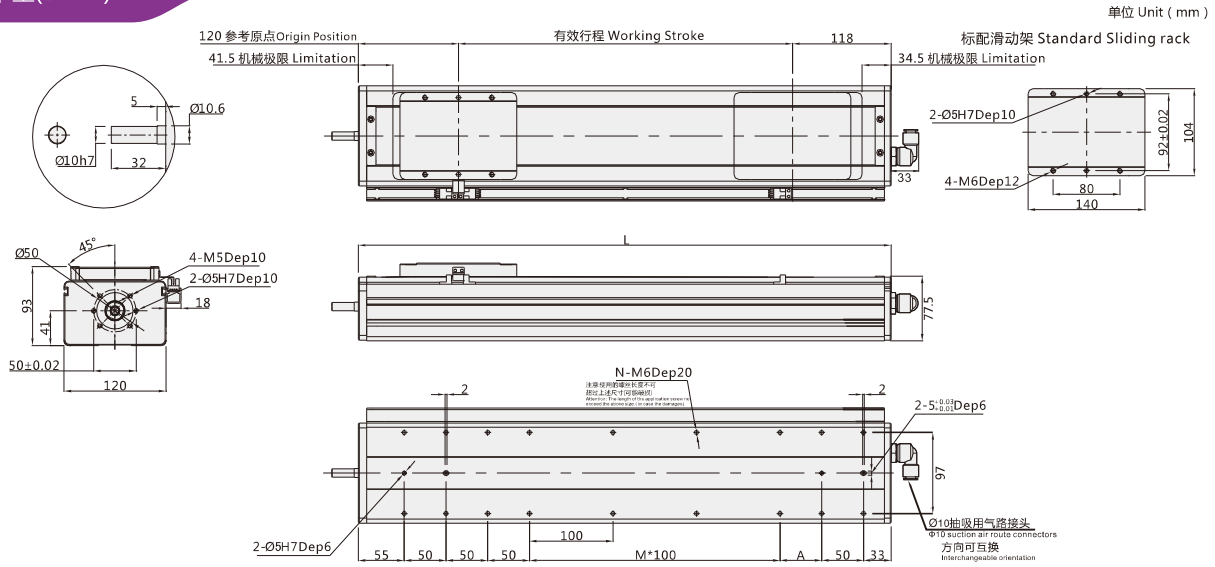
■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC12 - L16 - P - S100 - BC - ZP20B - C3 -

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		精度等级 Accuracy class		行程(mm) Stroke(mm)		马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开关位置 Original Sensor position		感应开关数量 Sensor switch		非标特注 Non-standard, d.c.,	
V	V系列 Vseries	L5	5mm	P	精密级 High precision	100-1200	BA	基本型 Basis	P	松下 Panasonic	20	200W		外置式- External		外置式- External	无 No	标准型 Standard type	
C	洁净型全封闭样式 Cleanse fully-enclosed	L10	10mm	C	普通级 Common precision		BC	直联外置 External	M	三菱 Mitsubishi	40	400W	C	马达侧 Motor side	2	2个 2pcs	BL1	详细中文请见P032页 Detailed information please see page032	
12	本体120mm宽 Body width120	L16	16mm				BR	马达右折 Right Side	Y	安川 Yaskawa	57	57-08	D	反马达侧 Oppsite motor side	3	3个 3pcs	B2		
		L20	20mm				BL	马达左折 Left Side	T	台达 Delta		57-06.35	E	无 No		无感应器 No sensor	D01		
							M	马达内置 Build-in Motor	W	威洛博 W-Robot		刹车 Brakes					UD01		
												无 No	无刹车 No brake				H01		
												B	带刹车 With brake				HU01		
																	HD01	传感器类型 Sensor type	
																	HU01		
																	HUD01		
																		M01	
																		S01	
																		T	

滑台若需要增加密封条,请在型号末端加 "T"
If the linear stages require the extra sealing strip, please add the "T" at the end of the model numbers.

BA:基本型(Basis)

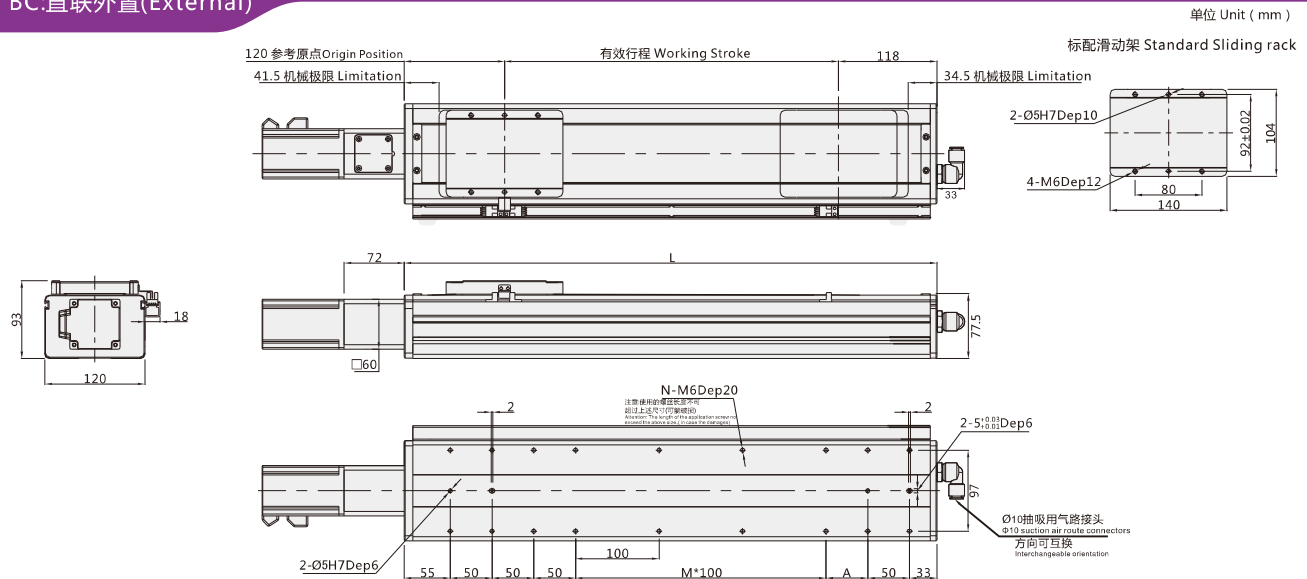


注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

BC:直联外置(External)



注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	338	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	6.2	6.7	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.2	12.7	13.2	13.7	14.2	14.7	15.2	15.7	16.2	16.7	17.2

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clasper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

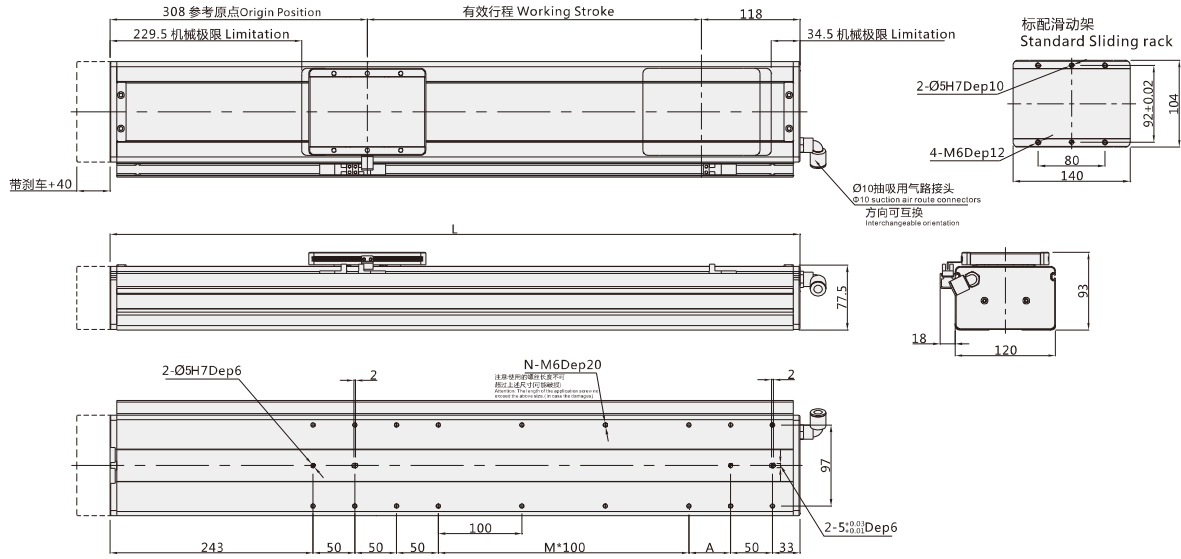
四轴悬臂机器人
Centrifugal 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

M:直联内置(Buil-in)

单位 Unit (mm)



注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4	12.9	13.4	13.9	14.4	14.9	15.4	15.9	16.4	16.9	17.4	17.9

*带颜色 为常备库存产品, 可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clamps

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multiheads actuator

四轴悬臂机器人
Cartesian 4 axis robot

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clamps

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

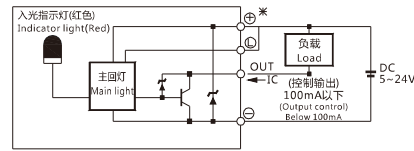
组合机械手
Multiheads actuator

四轴悬臂机器人
Cartesian 4 axis robot

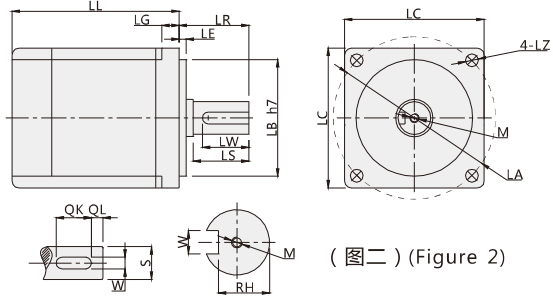
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	400W/750W				
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	20			
	P级 (C5)	20			
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01			
	P级 (C5)	±0.006			
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	20	40	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec) 马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)	250	500	1000	2000	
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	110/115	100/105	70/80	30/50
	垂直使用 Vertical	40/45	29/35	14/20	5/10
额定推力(N) RatedThrust(N)	1388/2565	694/1281	347/640	170/320	
直线导轨 Linear Guide (mm)	15x13				
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	14x12		19x12		
马达功率 Motor Output	400W		750W		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN)	EE-SX672P(PNP)		
	导轨安装 Outside Guide	EE-SX674(NPN)	EE-SX674P(PNP)		

感应器接线图 < 原点及端点 >
Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)



(图二) (Figure 2)

- * 以上重复定位精度是300行程范围内所得, 如行程加长, 则重复定位精度适当放大; 行程超过800时会产生丝杆共振, 每增加100行程请将速度降低15%; 更换不同电机时, 请注意图二电机尺寸是否同表一相同, 否则需更换联轴器和马达固定座。
- * Above repeatability is within stroke 300mm, if longer travel needed, it will be lower. In case stroke over 600 will lead to swing of ball screw, please slow down the speed 15%. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

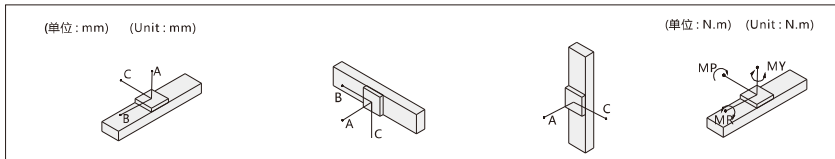
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(表一) (Table 1)

伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type	LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL	
200W	松下 Panasonic	MSMJ022G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	79.5	115.5	70	3	4.5	60	6.5	20	8.5	4h9	30	11h6	50h7	M4x8L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20602□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	105.5	141.5	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS23□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	99.5	131.5	70	3	5.8	62	7	-	-	-	30	14h6	50h7	-	-	-
400W	松下 Panasonic	MSMJ042G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	99	135	70	3	4.5	60	6.5	20	11	5h9	30	14h6	50h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20604□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	130.7	166.6	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS43□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	124.5	165.5	70	3	5.8	62	7	-	-	-	30	14h6	50h7	-	-	-
750W	松下 Panasonic	MSMJ082G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	122	149	90	3	6	80	8	25	15.5	6h9	35	19h6	70h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20807□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	138.3	178	90	3	6.6	80	8	25	15.5	6	35	19h6	70h7	M6x20L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS73□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	130.2	161.3	100	3	6.6	86	8	20	13	5	35	16h6	80h7	M5x15L	-	-

□表示为空 Stand for empty

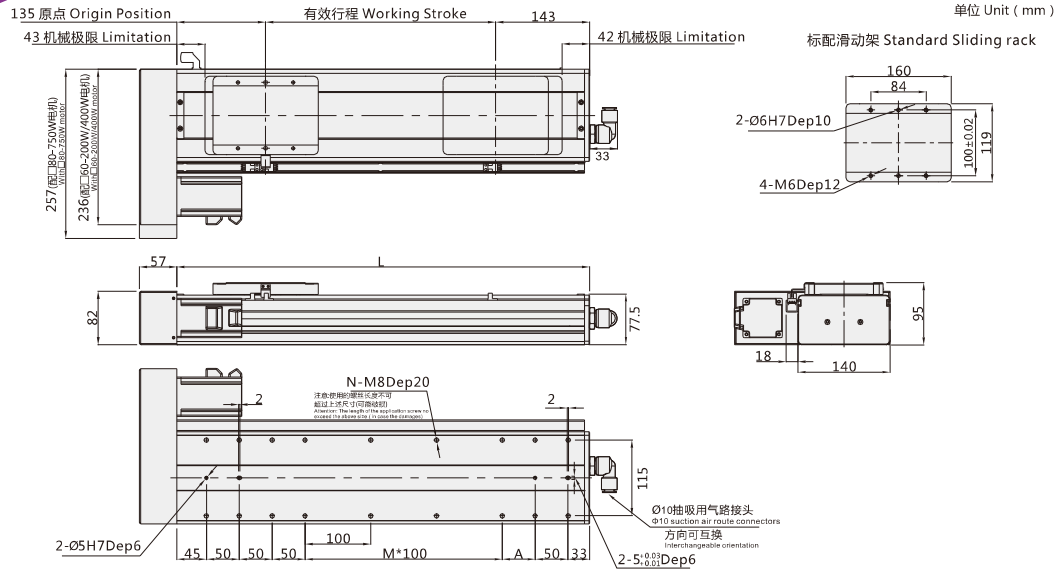
容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



水平安装 Horizontal installation				垂直安装 Wall installation				垂直安装 Vertical installation			最大静态力矩 Maximum static torque			
导程 Lead	A	B	C	导程 Lead	A	B	C	导程 Lead	A	C	MY	MP		
5	55kg	2235	327	433	5	55kg	378	263	1829	5	15kg	1133	915	
	95kg	1500	156	249		95kg	208	124	1497		25kg	908	743	788
	115kg	1385	152	202		115kg	163	89	1377		45kg	745	722	
10	55kg	1830	321	428	10	55kg	400	265	1831	10	10kg	1334	1334	
	70kg	1508	190	252		70kg	220	135	1508		20kg	788	788	691
	90kg	1389	156	206		90kg	173	100	1389		35kg	563	563	
20	25kg	1989	675	746	20	25kg	737	612	1930	20	1kg	1265	1265	
	45kg	1332	395	445		45kg	427	332	1260		5kg	1114	1114	
	78kg	1047	238	201		78kg	253	174	944		20kg	489	489	

丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
 丝杆传动/洁净环境 Ball screw drive Clean environment
 丝杆传动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 同步带传动/洁净环境 Timing belt drive Clean environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 双电机系列 Dual motors series
 夹持机械手 Clamp type robot
 电动缸 Electric cylinder
 旋转轴 Rotation axis
 电动手指 Electric Clumper
 小型滑台 Mini Module
 直线电机 Linear Motor
 组合机械手 Multi-axis actuator
 四轴悬臂机器人 Cantilever 4 axis robot
 水平关节机器人 Scara Robot
 六轴机器人 Six-joint robot

BL:马达左折(Left Side)

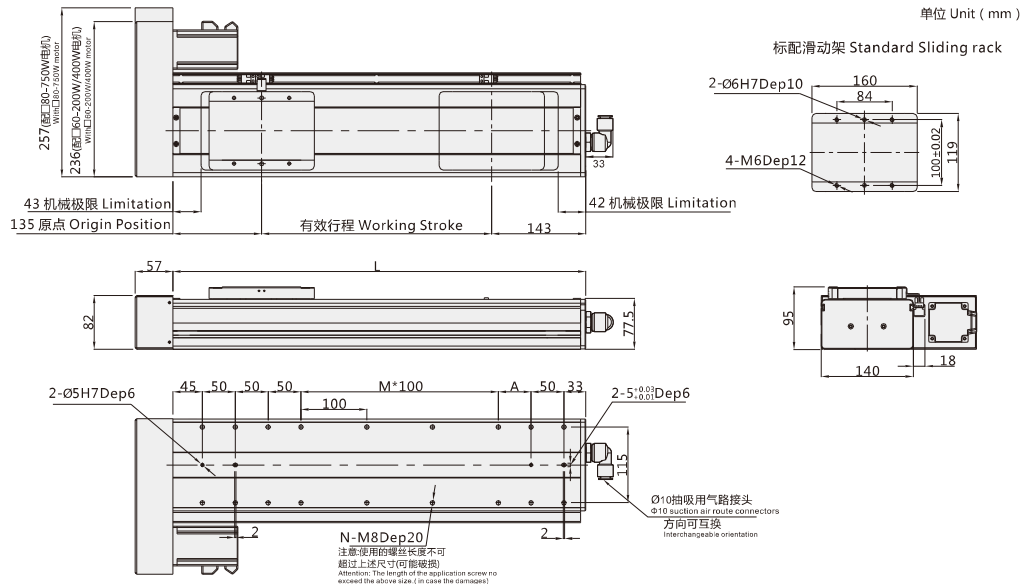


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14
N	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	11	11.7	12.4	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6	24.3	25	25.7	26.4	27.1	27.8	28.5	29.2	29.9	30.6

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

BR:马达右折(Right Side)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

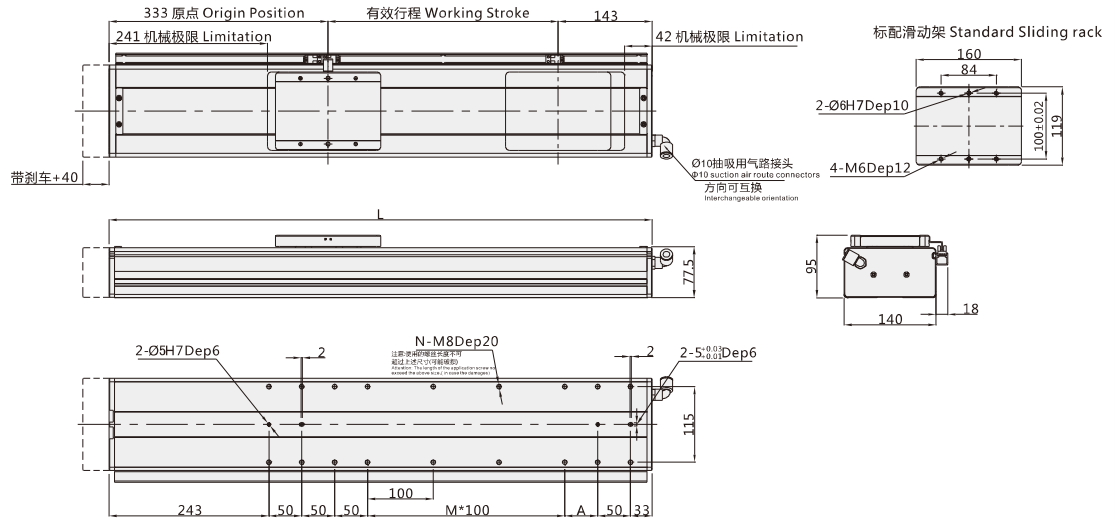
有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378	1428	1478	1528	1578	1628	1678	1728	1778
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14
N	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	11	11.7	12.4	13.1	13.8	14.5	15.2	15.9	16.6	17.3	18	18.7	19.4	20.1	20.8	21.5	22.2	22.9	23.6	24.3	25	25.7	26.4	27.1	27.8	28.5	29.2	29.9	30.6

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 丝杆传动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 双电机滑台 Dual motors series
 夹持机械手 Clamp type robot
 电动缸 Electric cylinder
 旋转轴 Rotation axis
 电动手指 Electric Clasper
 小型滑台 Mini Module
 直线电机 Linear Motor
 组合机械手 Multi-axis actuator
 四轴悬臂机器人 Cantilever 4 axis robot
 水平关节机器人 Scara Robot
 六轴机器人 Six-joint robot

M:直联内置(Buil-in)

单位 Unit (mm)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14
N	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 KG Weight KG	10.8	11.5	12.2	12.9	13.6	14.3	15	15.7	16.4	17.1	17.8	18.5	19.2	19.9	20.6	21.3	22	22.7	23.4	24.1	24.8	25.5	26.2	26.9	27.6	28.3	29	29.7	30.4

*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。*Products with color are available stock and short lead time.

球轴承/滚珠丝杠
Ball screw/drive
通用环境
General environment

同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
通用环境
General environment

丝杆/滚珠丝杠
Ball screw/drive
无尘环境
Dust-free environment

同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
无尘环境
Dust-free environment

同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
通用环境
General environment

同步带/同步带驱动
Timing belt/drive
通用环境
General environment

双电机系列
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axi

电动手钳
Electric Clamper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

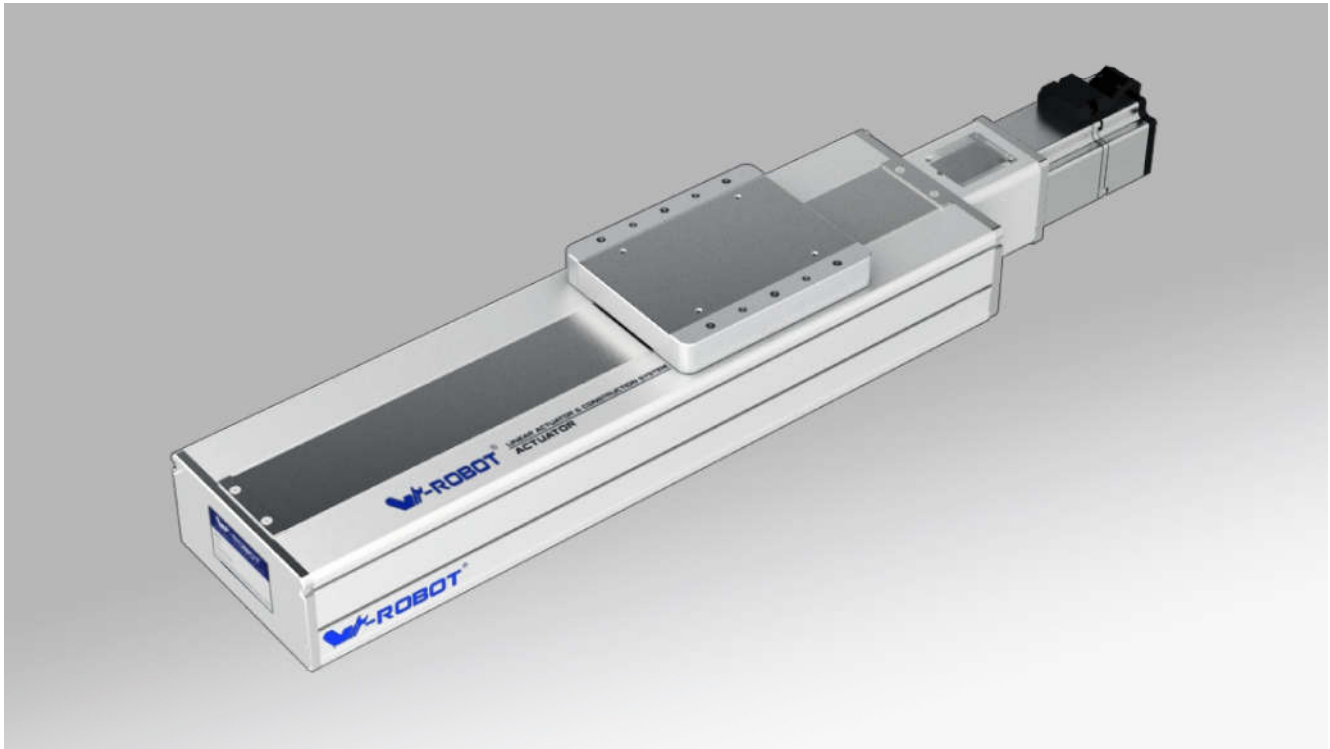
组合机械手
Multi-axis actuator

四轴双臂机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint Robot

VC17



丝杆传动 / 一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动 / 一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动 / 无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动 / 无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动 / 一般环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clamps

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multitasks actuator

四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint Robot

■ 马达安装方式 Motor direction



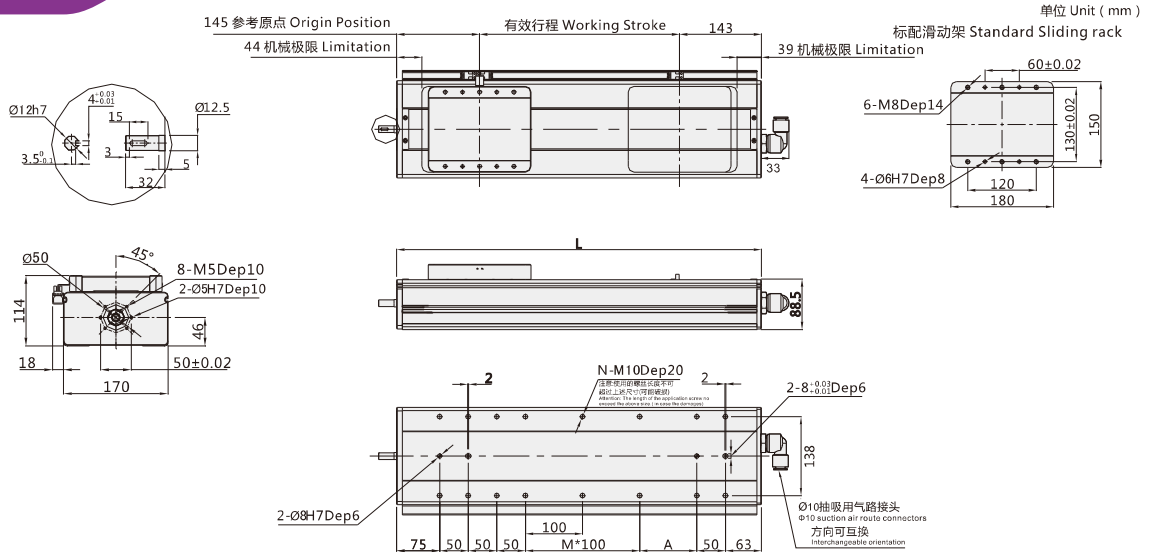
■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC17 - L20 - P - S100 - BC - ZP75B - C3 -

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		精度等级 Accuracy class		行程(mm) Stroke(mm)		马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开关位置 Original Sensor position		感应开关数量 Sensor switch		非标特注 Non-standard, d.c.,		
V	V系列 Vseries	L5	5mm	P	精密级 High precision	100-1500		BA	基本型 Basis	P	松下 Panasonic	40	400W	C	外置式 External	2	2个	2pcs	无 No	标准型 Standard type
C	洁净型全封闭样式 Cleanse Fully-enclosed	L10	10mm	C	普通级 Common precision			BC	直联外置 External	M	三菱 Mitsubishi	75	750W	D	马达侧 Motor side	2	2个	2pcs	BL1	
17	本体170mm宽 Body width170	L20	20mm					BR	马达右折 Right Side	Y	安川 Yaskawa		刹车 Brakes	E	反马达侧 Oppsite motor side	3	3个	3pcs	B2	
		L40	40mm					BL	马达左折 Left Side	T	台达 Delta	无 No	无刹车 No brake					D01		
								M	马达内置 Build-in Motor	W	威洛博 W-Robot	B	带刹车 With brake					U01		
																		UD01		
																		H01		
																		HU01		
																		HD01		
																		HUD01		
																		M01		
																		S01		
																		T		

滑台若需要增加密封条,请在型号末端加“T”
If the linear saetges require the extra sealing strip, please add the "T" at the end of the model numbers.

BA:基本型(Basis)

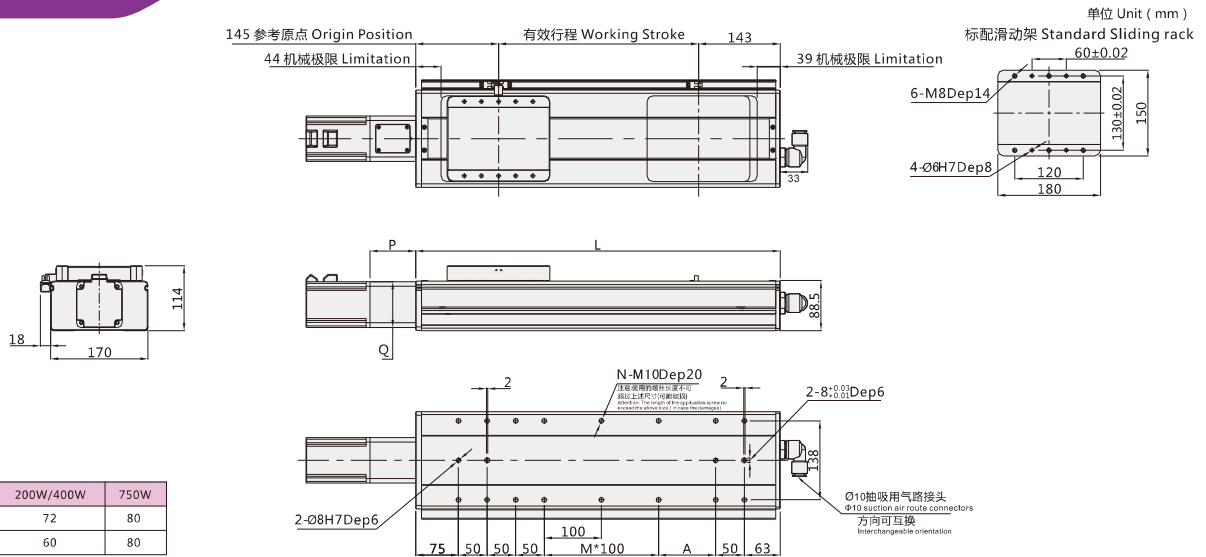


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	11.4	12.1	12.8	13.5	14.2	14.9	15.6	16.3	17	17.7	18.4	19.1	19.8	20.5	21.2	21.9	22.6	23.3	24	24.7	25.4	26.1	26.8	27.5	28.2	28.9	29.6	30.4	31

*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

BC:直联外置(External)



电机规格 Motor specifications	200W/400W	750W
对应行程 Corresponding stroke	72	80
对应重量 Corresponding Weight	60	80

注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	388	438	488	538	588	638	688	738	788	838	888	938	988	1038	1088	1138	1188	1238	1288	1338	1388	1438	1488	1538	1588	1638	1688	1738	1788
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	12.1	12.8	13.5	14.2	14.9	15.6	16.3	17	17.7	18.4	19.1	19.8	20.5	21.2	21.9	22.6	23.3	24	24.7	25.4	26.1	26.8	27.5	28.2	28.9	29.6	30.4	31	31.7

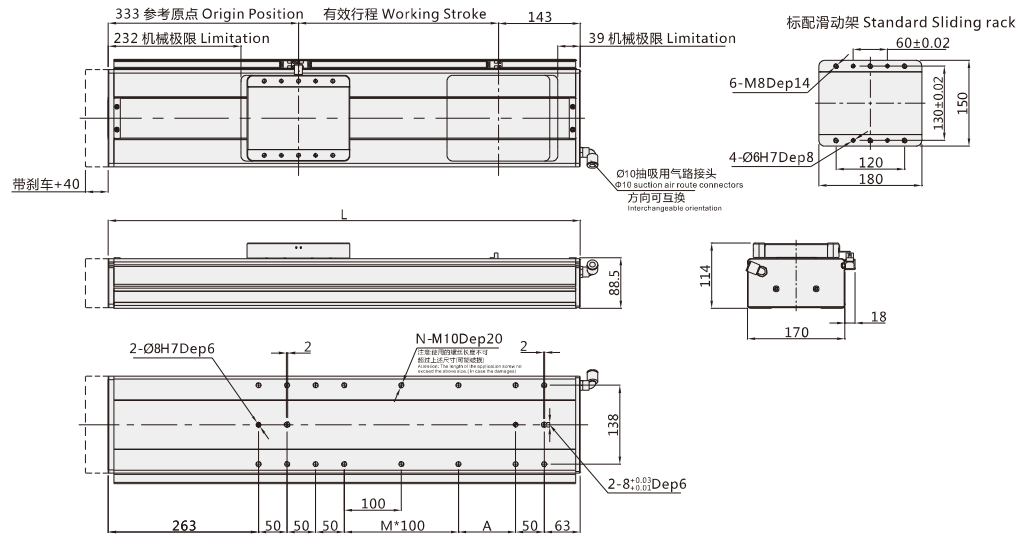
*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
 同步带传动/洁净环境 Timing belt drive General environment
 丝杆传动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 双电机滑台 Dual motors series
 夹持机械手 Clamp type robot
 电动缸 Electric cylinder
 旋转轴 Rotation axis
 电动手指 Electric Clasper
 小型滑台 Mini Module
 直线电机 Linear Motor
 组合机械手 Multiaxes actuator
 四轴总臂机器人 Confined 4 axis robot
 水平关节机器人 Scara Robot
 六轴机器人 Six-joint robot

VC17

M:直联内置(Buil-in)

单位 Unit (mm)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526	1576	1626	1676	1726	1776	1826	1876	1926	1976
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14
N	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 KG Weight KG	12.8	13.5	14.2	14.9	15.6	16.3	17	17.7	18.4	19.1	19.8	20.5	21.2	21.9	22.6	23.3	24	24.7	25.4	26.1	26.8	27.5	28.2	28.9	29.6	30.3	31	31.7	32.4

*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

- 丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment
- 同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment
- 丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment
- 同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment
- 同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment
- 同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment
- 双电机滑台
Dual motors series
- 夹持机械手
Clamp type robot
- 电动缸
Electric cylinder
- 旋转轴
Rotation axis
- 电动手指
Electric Clamps
- 小型滑台
Mini Module
- 直线电机
Linear Motor
- 组合机械手
Multiheads actuator
- 四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six-joint Robot

丝杆传动/一般环境
Ball screw drive
General environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

丝杆传动/无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/一般环境
Timing belt drive
General environment

双电机滑台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手指
Electric Clamper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multi-axis actuator

四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot

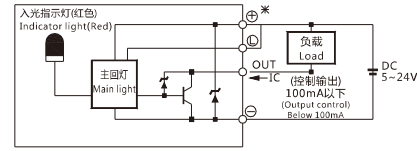
水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

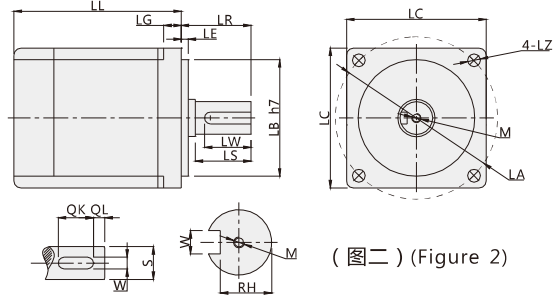
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	750W			
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	25		
	P级 (C5)	25		
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01		
	P级 (C5)	±0.006		
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	25	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250	500	1250	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)				
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	150	140	120
	垂直使用 Vertical	65	54	25
额定推力(N) RatedThrust(N)	2100	1050	420	
直线导轨 Linear Guide (mm)	23x18 -2			
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	19x16			
马达功率 Motor Output	750W			
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN)	EE-SX672P(PNP)	
	导轨安装 Outside Guide	EE-SX674(NPN)	EE-SX674P(PNP)	

感应器接线图 < 原点及端点 > Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)



* 以上重复定位精度是300行程范围内所得, 如行程加长, 则重复定位精度适当放大; 行程超过1000时会产生丝杆共振, 每增加100行程请将速度降低15%; 更换不同电机时, 请意图2电机尺寸是否同表一相同, 否则需更换联轴器和马达固定座。
* Above repeatability is within stroke 300mm, if logner travel needed, it will be lower. In case stroke over 1000 will lead to swing of ball screw, please slow down the speed 15%. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

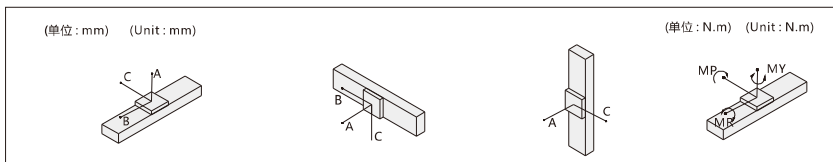
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(表一) (Table 1)

伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type	LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL	
750W	松下 Panasonic	MSMJ082G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	122	149	90	3	6	80	8	25	15.5	6h9	35	19h6	70h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20807□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	138.3	178	90	3	6.6	80	8	25	15.5	6	35	19h6	70h7	M6x20L	-	-
		ECMA-C20907□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	130.2	161.3	100	3	6.6	86	8	20	13	5	35	16h6	80h7	M5x15L	-	-
三菱 Mitsubishi	HC-KFS73□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	142	177.5	90	3	6.6	82	8	-	-	-	40	19h6	70h7	-	-	-	

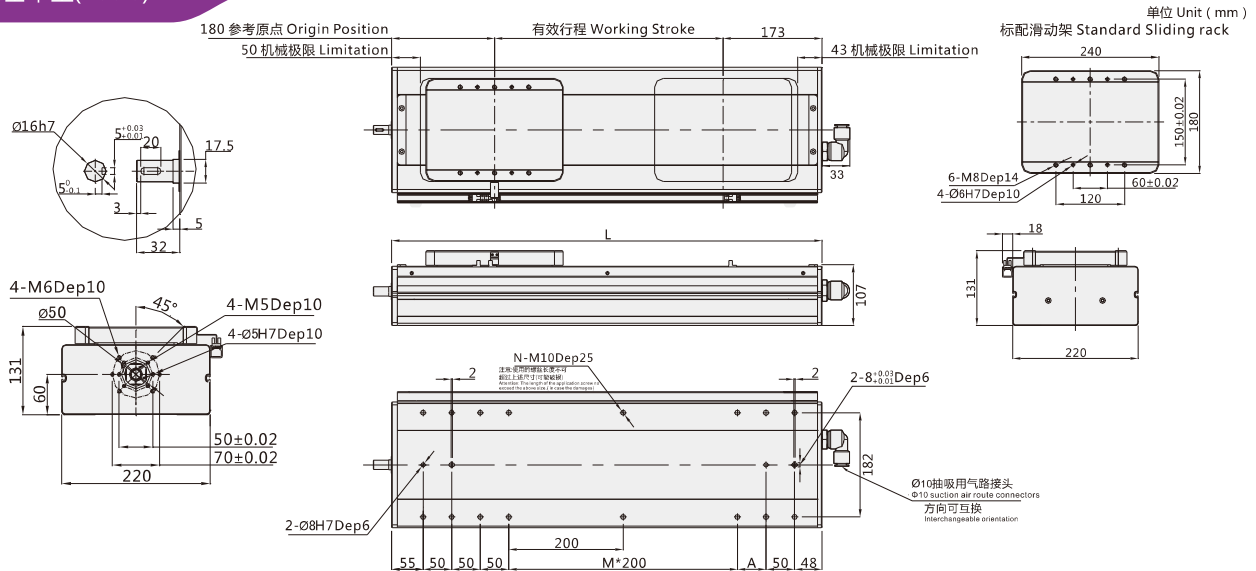
□表示为空 Stand for empty

容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



水平安装 Horizontal installation				墙面安装 Wall installation				垂直安装 Vertical installation			最大静态力矩 Maximum static torque				
导程 Lead	重量 Weight	A	B	C	导程 Lead	重量 Weight	A	B	C	导程 Lead	重量 Weight	A	C	力矩 Torque	
5	60kg	3672	653	866	5	60kg	795	525	3657	5	30kg	2688	2688	MY	2052
	100kg	3000	370	497		100kg	416	248	2993		50kg	1893	1893	MP	2052
	150kg	2493	273	363		150kg	290	159	2479		70kg	1640	1640	MR	1810
10	60kg	2652	899	994	10	60kg	982	815	2573	10	20kg	2297	2297		
	100kg	1775	526	593		100kg	569	442	1680		30kg	1518	1518		
	150kg	1396	317	267		150kg	337	232	1258		45kg	999	999		
25	50kg	2862	956	1191	25	50kg	1207	879	2862	25	15kg	2767	2767		
	80kg	2412	581	773		80kg	779	504	2412		20kg	2100	2100		
	120kg	2025	373	556		120kg	515	295	2025		25kg	1702	1702		

BA:基本型(Basis)

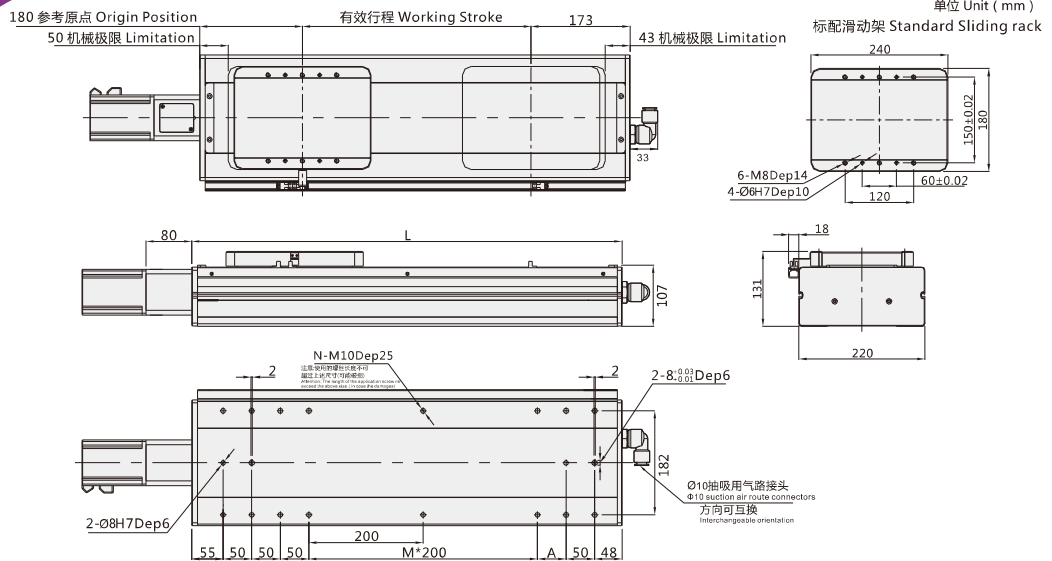


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753	1803	1853
M	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
N	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
A	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
重量 KG Weight KG	21.7	22.9	24.1	25.3	26.6	27.8	29	30.2	31.4	32.7	33.9	35.1	36.3	37.5	38.8	40	41.2	42.4	43.6	44.9	46.1	47.3	48.5	49.7	51	52.2	53.4	54.6	55.8

*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

BC:直联外置(External)



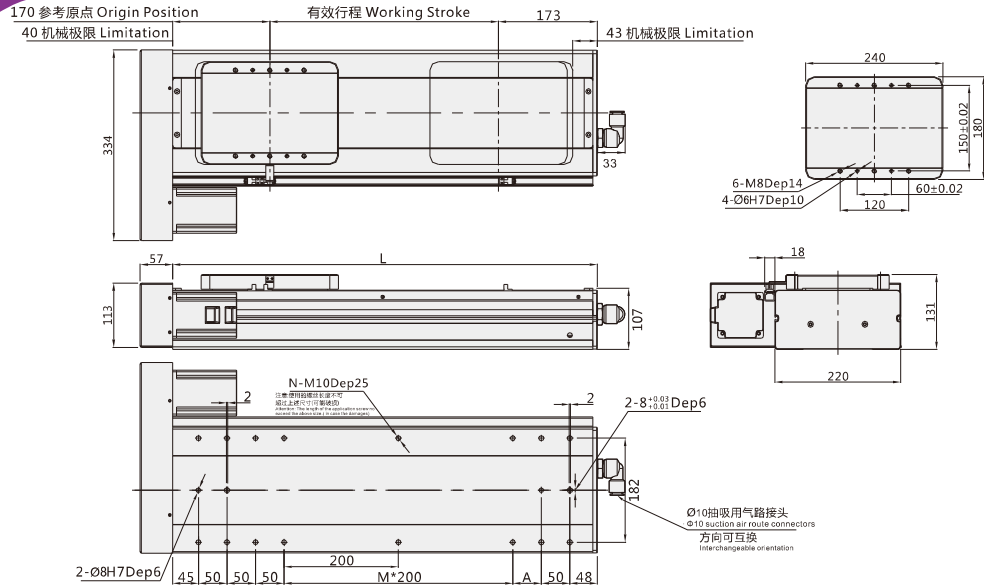
注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003	1053	1103	1153	1203	1253	1303	1353	1403	1453	1503	1553	1603	1653	1703	1753	1803	1853
M	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
N	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
A	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
重量 KG Weight KG	22.9	24.1	25.3	26.6	27.8	29	30.2	31.4	32.7	33.9	35.1	36.3	37.5	38.8	40	41.2	42.4	43.6	44.9	46.1	47.3	48.5	49.7	51	52.2	53.4	54.6	55.8	57

*带颜色 为常备库产品，可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

- 丝杆传动 / 球丝杆
Ball screw drive
General environment
- 同步带传动 / 同步带
Timing belt drive
General environment
- 丝杆传动 / 无丝杆
Ball screw drive
Dust-free environment
- 同步带传动 / 同步带
Timing belt drive
Dust-free environment
- 同步带传动 / 同步带
Timing belt drive
General environment
- 同步带传动 / 同步带
Timing belt drive
General environment
- 双电机滑台
Dual motors series
- 夹持机械手
Clamp type robot
- 电动缸
Electric cylinder
- 旋转轴
Rotation axis
- 电动手指
Electric Clamps
- 小型滑台
Mini Module
- 直线电机
Linear Motor
- 组合机械手
Multiheads actuator
- 四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six-joint robot

BL:马达左折(Left Side)

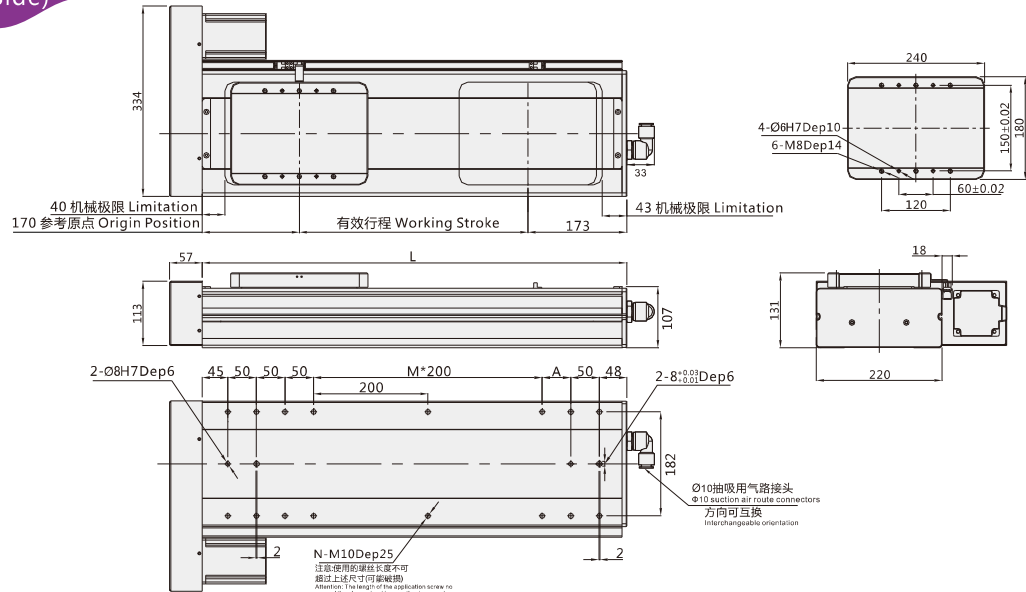


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693	1743	1793	1843
M	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
N	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
A	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
重量 KG Weight KG	22.9	24.1	25.3	26.6	27.8	29	30.2	31.4	32.7	33.9	35.1	36.3	37.5	38.8	40	41.2	42.4	43.6	44.9	46.1	47.3	48.5	49.7	51	52.2	53.4	54.6	55.8	57

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

BR:马达右折(Right Side)



注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493	1543	1593	1643	1693	1743	1793	1843
M	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7
N	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26
A	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
重量 KG Weight KG	22.9	24.1	25.3	26.6	27.8	29	30.2	31.4	32.7	33.9	35.1	36.3	37.5	38.8	40	41.2	42.4	43.6	44.9	46.1	47.3	48.5	49.7	51	52.2	53.4	54.6	55.8	57

*带颜色 为常备库产品, 可适当缩短交期。 *Products with color are available stock and short lead time.

线性滑台系列

Linear stage series

同步带传动/无尘环境 (洁净环境)
Timing belt drive
Dust-free environment

小型
Small Type

RBC5



最大行程
Maximum Stroke 800mm
最大负载
Maximum Payload 5KG ---- 249
本体宽度
Body Width 55mm

小型
Small Type

RBC6



最大行程
Maximum Stroke 800mm
最大负载
Maximum Payload 8KG ---- 252
本体宽度
Body Width 65mm

标准型
Standard Type

VBC10



最大行程
Maximum Stroke 3000mm
最大负载
Maximum Payload 25KG ---- 255
本体宽度
Body Width 100mm

标准型
Standard Type

VBC12



最大行程
Maximum Stroke 3500mm
最大负载
Maximum Payload 30KG ---- 260
本体宽度
Body Width 120mm

VBC14



最大行程
Maximum Stroke 3500mm
最大负载
Maximum Payload 40KG ---- 265
本体宽度
Body Width 140mm

大型
Large Type

VBC17



长行程
Long stroke

最大行程
Maximum Stroke 3500mm
最大负载
Maximum Payload 55KG ---- 270
本体宽度
Body Width 170mm