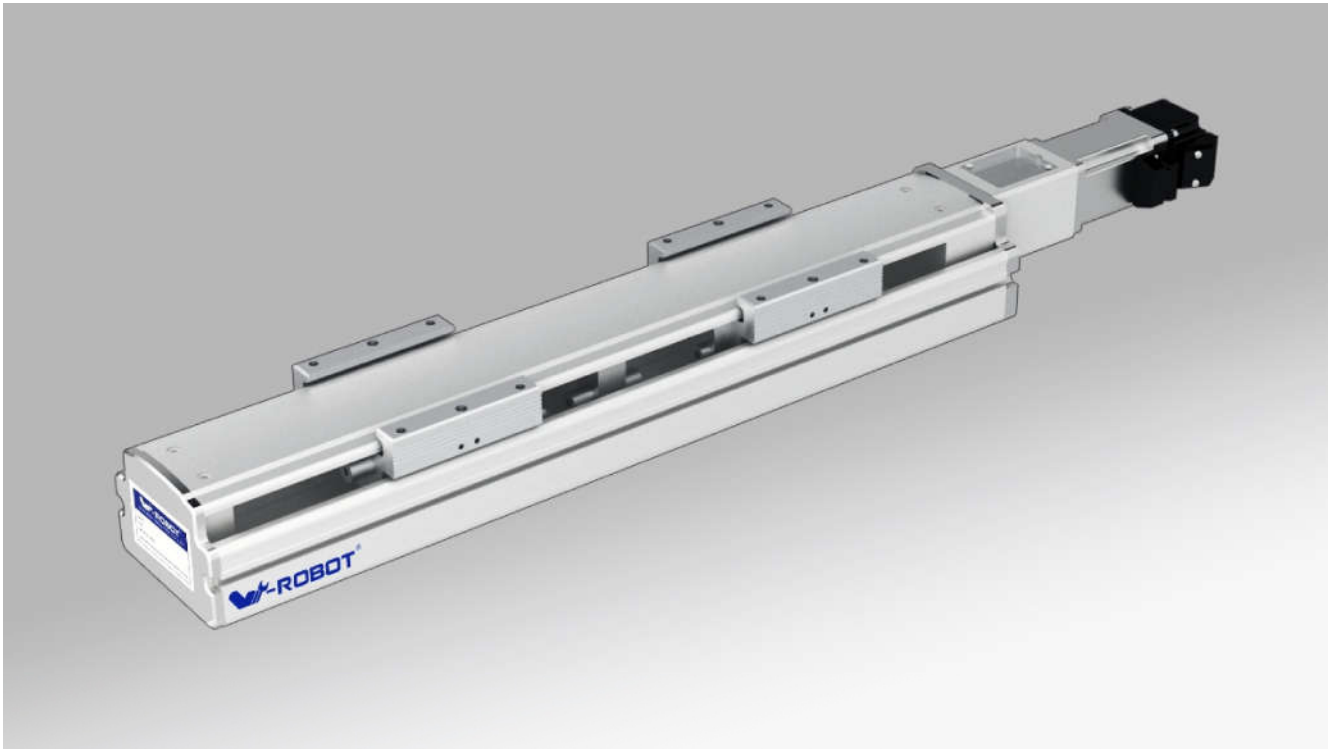


VF8D1 夹持型单轴机械手

Clamp type single robot



丝杆传动 / 一般环境
 Ball screw drive
 General environment
 同步带传动 / 防尘环境
 Timing belt drive
 Dust-free environment
 丝杆传动 / 无尘环境
 Ball screw drive
 Dust-free environment
 同步带传动 / 防尘环境
 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
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

■ 马达安装方式 Motor direction



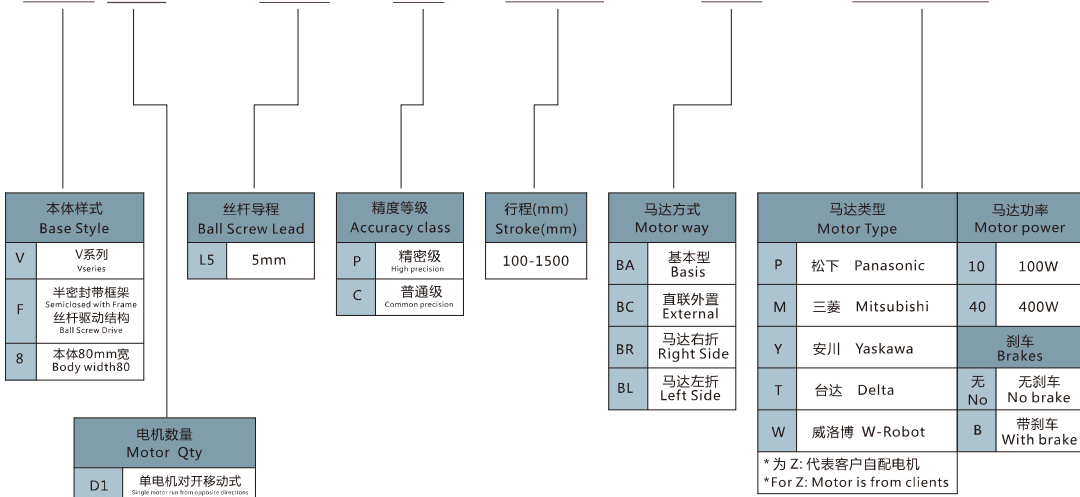
BC

BL

BR

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

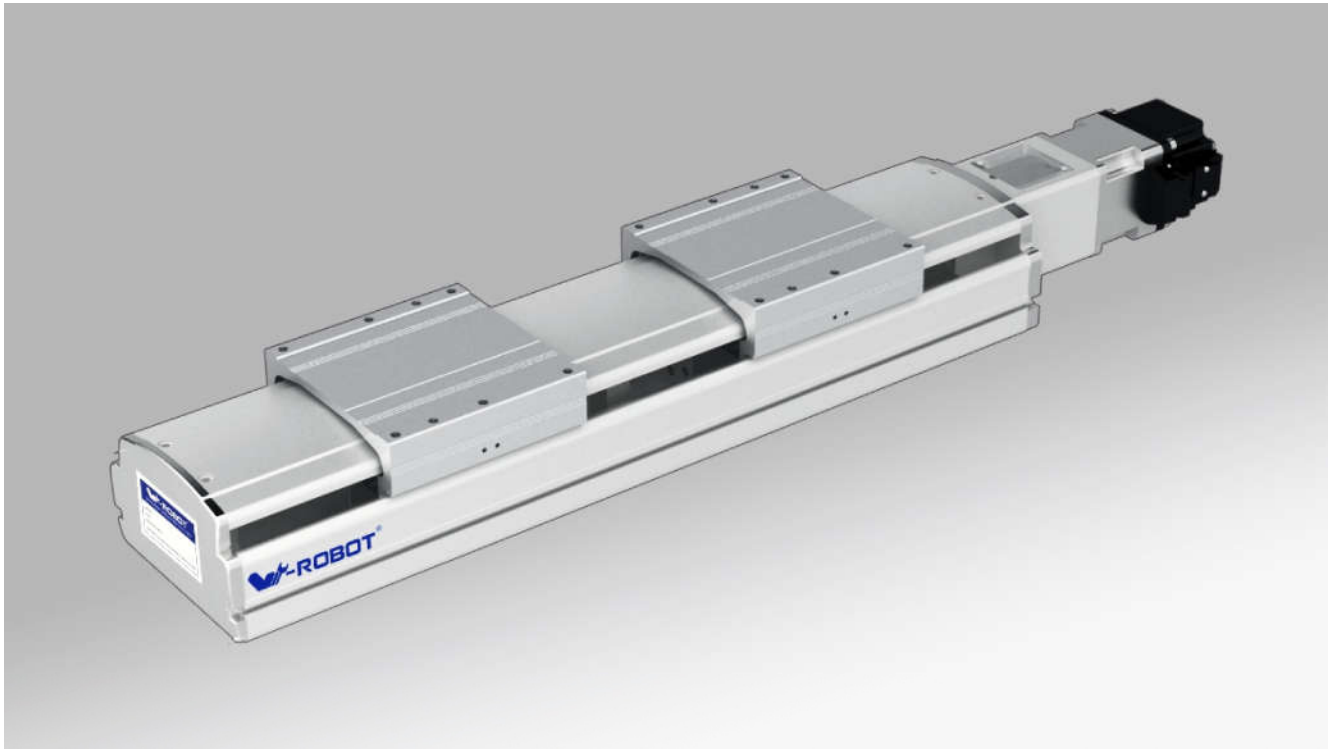
VF8D1 — L5 — C — S100 — BC — ZP40B



| 电机数量 Motor Qty | |
|-------------------|---|
| D1 | 单电机对开移动式 Single motor with two open drives |

VF12D1 夹持型单轴机械手

Clamp type single 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

夹持型机械手
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
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

■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VF12 D1 — L5 — C — S100 — BC — ZP40

| 本体样式 Base Style | |
|--------------------|--|
| V | V系列 Vseries |
| F | 半密封带框架 Semi-enclosed with Frame 丝杆驱动结构 Ball Screw Drive |
| 12 | 本体120mm宽 Body width 120 |

| 丝杆导程 Ball Screw Lead | |
|-------------------------|-----|
| L5 | 5mm |

| 精度等级 Accuracy class | |
|------------------------|-------------------------|
| P | 精密级 High precision |
| C | 普通级 Common precision |

| 行程(mm) Stroke(mm) | |
|----------------------|----------|
| S100 | 100-1500 |

| 马达方式 Motor way | |
|-------------------|--------------------|
| BA | 基本型 Basis |
| BC | 直联外置 External |
| BR | 马达右折 Right Side |
| BL | 马达左折 Left Side |

| 马达类型 Motor Type | | 马达功率 Motor power | |
|--------------------|---------------|---------------------|-------------------|
| P | 松下 Panasonic | 10 | 100W |
| M | 三菱 Mitsubishi | 40 | 400W |
| Y | 安川 Yaskawa | 刹车 Brakes | |
| T | 台达 Delta | 无 No | 无刹车 No brake |
| W | 威洛博 W-Robot | B | 带刹车 With brake |

| 电机数量 Motor Qty | |
|-------------------|--|
| D1 | 单电机对开移动式 Single motor with opposite direction |

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

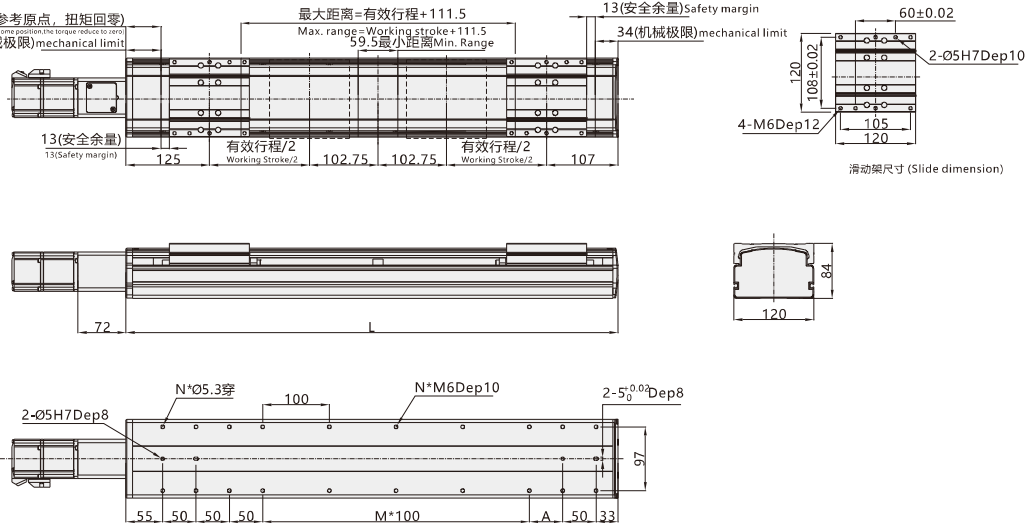
VF12D1 夹持型单轴机械手

Clamp type single robot



BC:直联外置(External)

单位 Unit (mm)



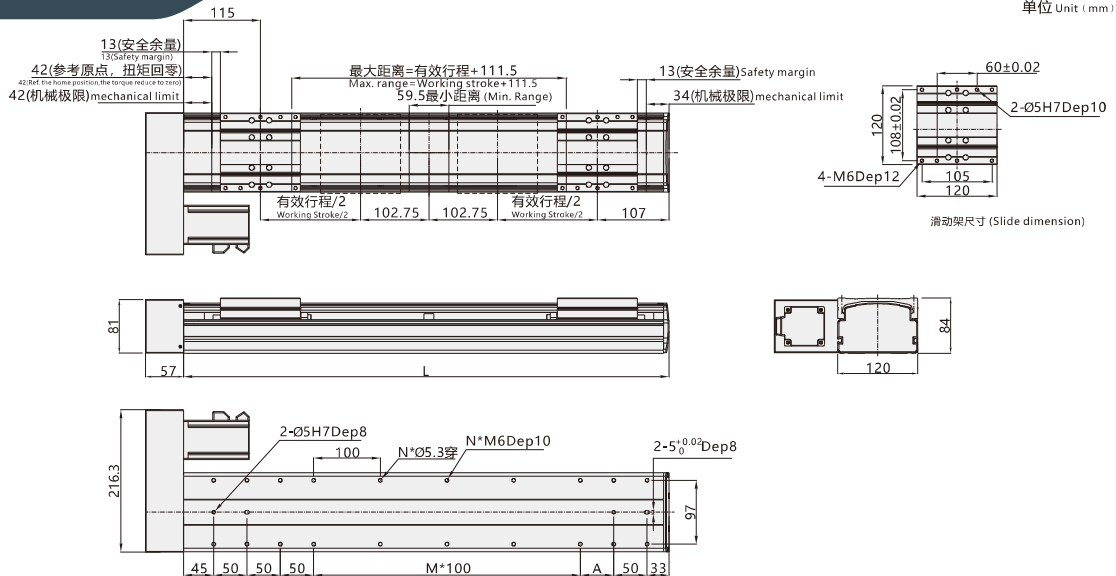
注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

| 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 | 538 | 588 | 638 | 688 | 738 | 788 | 838 | 888 | 938 | 988 | 1038 | 1088 | 1138 | 1188 | 1238 | 1288 | 1338 | 1388 | 1438 |
| M | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 |
| N | 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 |
| 重量 KG Weight KG | 8.6 | 9.1 | 9.6 | 10.1 | 10.6 | 11.1 | 11.6 | 12.1 | 12.6 | 13.1 | 13.6 | 14.1 | 14.6 | 15.1 | 15.6 | 16.1 | 16.6 | 17.1 | 17.6 |

*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.

BL:马达左折(Left Side)

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 | 528 | 578 | 628 | 678 | 728 | 778 | 828 | 878 | 928 | 978 | 1028 | 1078 | 1128 | 1178 | 1228 | 1278 | 1328 | 1378 | 1428 |
| M | 2 | 2 | 3 | 3 | 4 | 4 | 5 | 5 | 6 | 6 | 7 | 7 | 8 | 8 | 9 | 9 | 10 | 10 | 11 |
| N | 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 |
| 重量 KG Weight KG | 9.0 | 9.5 | 10.0 | 10.5 | 11.0 | 11.5 | 12.0 | 12.5 | 13.0 | 13.5 | 14.0 | 14.5 | 15.0 | 15.5 | 16.0 | 16.5 | 17.0 | 17.5 | 18.0 |

*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 Clean environment
- 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free 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/洁净环境 Timing belt drive Clean 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 4-axis robot
- 水平关节机器人 Scara Robot
- 六轴机器人 Six-joint robot

电动缸

Electric cylinder

标准型
Standard Type



VZ5

最大行程
Maximum Stroke 300mm
最大负载
Maximum Payload 30KG ----- 323
本体宽度
Body Width 52mm

标准型
Standard Type



VZ5D

最大行程
Maximum Stroke 300mm
最大负载
Maximum Payload 30KG ----- 326
本体宽度
Body Width 52mm

标准型
Standard Type



VZ6

最大行程
Maximum Stroke 500mm
最大负载
Maximum Payload 100KG ----- 329
本体宽度
Body Width 65mm

标准型
Standard Type



VZ6D

最大行程
Maximum Stroke 500mm
最大负载
Maximum Payload 90KG ----- 332
本体宽度
Body Width 65mm