

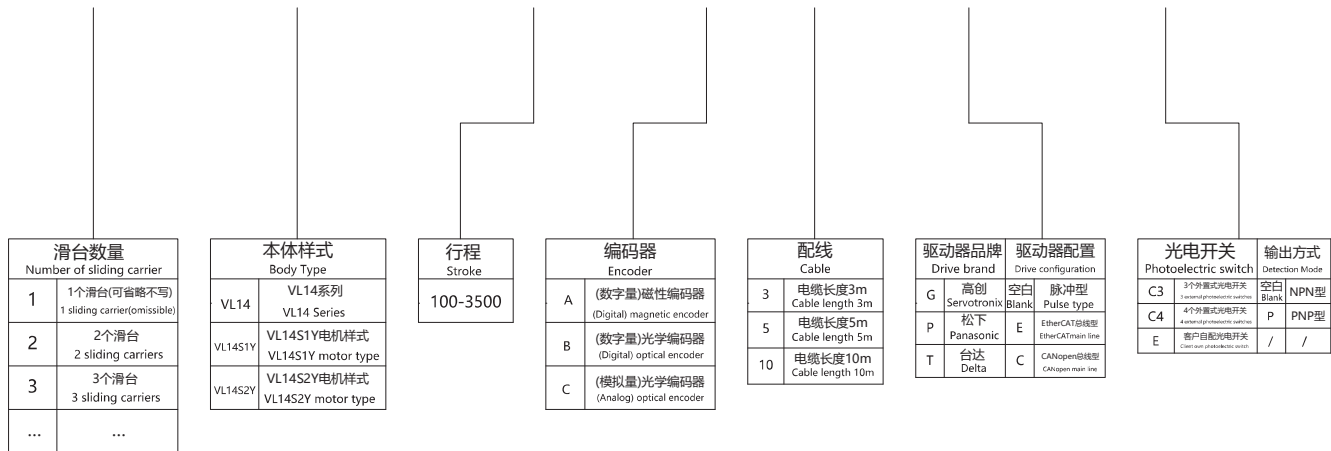
VL14



- 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 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

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VL14S1Y - S500 - A 3 - G - C3



滑台数量 Number of sliding carrier	
1	1个滑台(可省略不写) 1 sliding carrier(omissible)
2	2个滑台 2 sliding carriers
3	3个滑台 3 sliding carriers
...	...

本体样式 Body Type	
VL14	VL14系列 VL14 Series
VL14S1Y	VL14S1Y电机样式 VL14S1Y motor type
VL14S2Y	VL14S2Y电机样式 VL14S2Y motor type

行程 Stroke
100-3500

编码器 Encoder	
A	(数字量)磁性编码器 (Digital) magnetic encoder
B	(数字量)光学编码器 (Digital) optical encoder
C	(模拟量)光学编码器 (Analog) optical encoder

配线 Cable	
3	电缆长度3m Cable length 3m
5	电缆长度5m Cable length 5m
10	电缆长度10m Cable length 10m

驱动器品牌 Drive brand	驱动器配置 Drive configuration	脉冲型 Pulse type
G 高创 Servotronics	空白 Blank	脉冲型 Pulse type
P 松下 Panasonic	EtherCAT总线型 EtherCAT main line	
T 台达 Delta	CANopen总线型 CANopen main line	

光电开关 Photoelectric switch	输出方式 Detection Mode
C3 3个外置式光电开关 3 external photoelectric switches	空白 NPN型 Blank NPN type
C4 4个外置式光电开关 4 external photoelectric switches	P PNP型 PNP type
E 客户自配光电开关 Client self-prepare photoelectric switch	/ /

■ 基本规格 Specification

项目 Items	电机样式 Motor Type	VL14S1Y	VL14S2Y
导轨规格 Items		15x12.5-2	
滑块数量 Number of linear block		4	
分辨率(最高速度) Resolution (max speed)		1(3)	
重复定位精度(um) Repeatability (um)		磁性编码器+5 光学编码器+2 Magnetic encoder±5 Optical encoder±2	
持续推力(N) Continuous Thrust (N)		68.1	136.2
峰值推力(N) Peak Thrust (N)		214.7	429.4
最大负载(kg) 注1 Max Payload (kg)		20	30

注1:最大负载为0.5G加速度且停留时间为0.2s下的负载。(Note 1: The maximum payload is the load at an acceleration of 0.5G and a stay of 0.2s.)

VL14S1Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL14S1Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
负载(kg) Payload (mm)	定位时间(s)(Positioning time (s))												
5	0.25	0.37	0.46	0.55	0.63	0.72	0.80	0.87	0.93	1.00	1.11	1.31	1.50
10	0.34	0.50	0.64	0.78	0.91	1.03	1.11	1.24	1.31	1.44	1.61	1.82	2.26
15	0.41	0.62	0.82	0.96	1.15	1.30	1.50	1.57	1.62	1.79	1.90	2.32	2.85
20	0.49	0.77	0.98	1.14	1.37	1.60	1.74	1.89	2.1	2.12	2.50	2.84	3.44

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

VL14S2Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL14S2Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
负载(kg) Payload (mm)	定位时间(s)(Positioning time (s))												
15	0.25	0.36	0.46	0.55	0.63	0.70	0.77	0.84	0.89	0.95	1.06	1.26	1.54
20	0.28	0.41	0.53	0.64	0.73	0.82	0.92	1.00	1.07	1.15	1.30	1.48	1.78
25	0.31	0.46	0.61	0.71	0.82	0.94	1.03	1.13	1.23	1.31	1.48	1.72	2.10
30	0.35	0.51	0.67	0.78	0.94	1.03	1.16	1.25	1.39	1.44	1.64	1.91	2.33

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
Dust-free environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
Dust-free environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

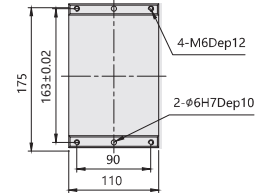
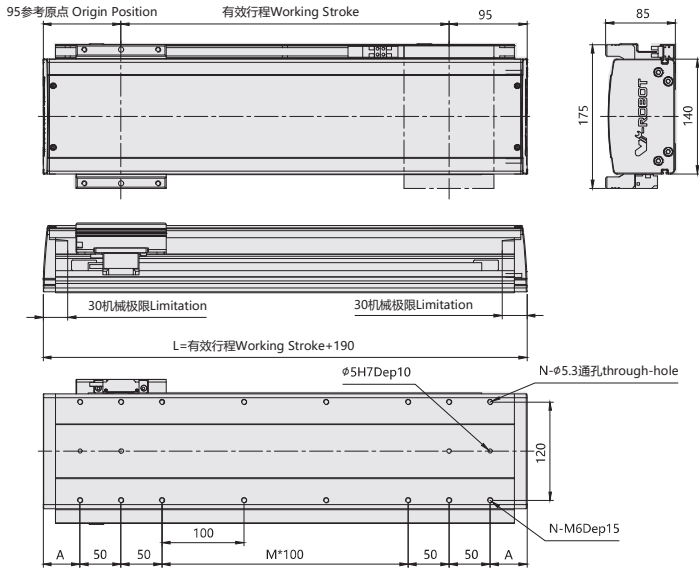
球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

球螺絲/球螺絲
Ball screw drive
General environment

VL14

VL14S1Y

单位 Unit (mm)



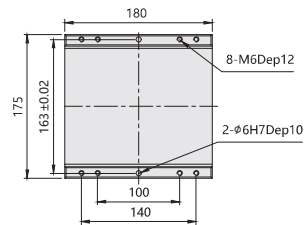
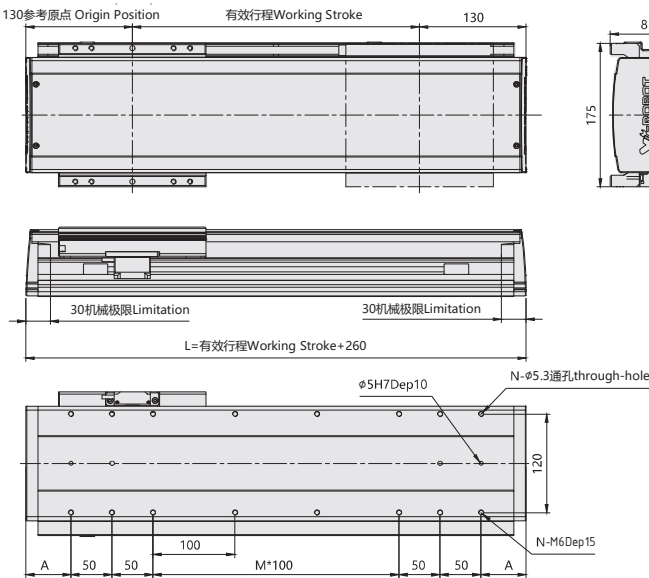
VL14S1Y滑动架尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390
A	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
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	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
KG	6.9	7.7	8.5	9.3	10.1	10.9	11.7	12.5	13.3	14.1	14.9	15.7	16.5	17.3	18.1	18.9	19.7	20.5	21.3	22.1	22.9	23.7	24.5

注: ①、运动部位质量2.5kg
 ②、The moving part weight is 2.5KG
 ③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
 ④、For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

VL14S2Y

单位 Unit (mm)



VL14S2Y滑动架尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460
A	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32
KG	8.4	9.2	10	10.8	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	18.0	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.6	24.4	25.2	26.0

注: ①、运动部位质量3.4kg
 ②、The moving part weight is 3.4KG
 ③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
 ④、For longer stroke linear module, please contact W-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

丝杆传动/一般环境
Ball screw 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

电动夹指
Electric Clasper

小型滑台
Mini Module

直线电机
Linear Motor

组合机械手
Multiheads actuator

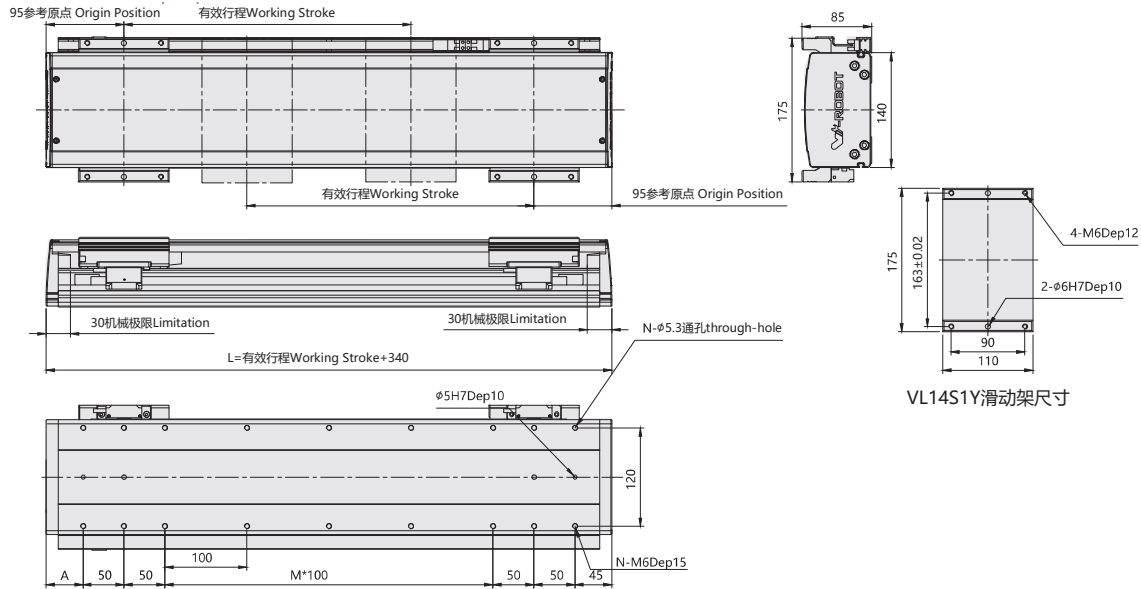
四轴悬臂机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

2VL14S1Y

单位 Unit (mm)

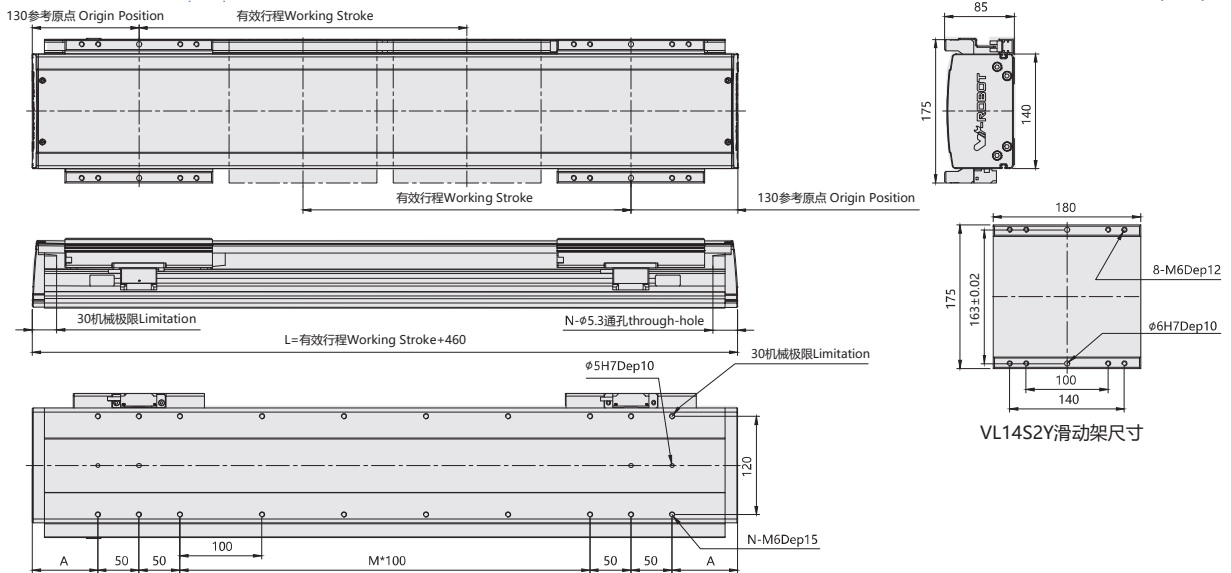


行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
A	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
KG	11.6	12.4	13.2	14.0	14.8	15.6	16.4	17.2	18.0	18.8	19.6	20.4	21.2	22.0	22.8	23.6	24.4	25.2	26.0	26.8	27.6	28.4	29.2

注: ①. 运动部位质量 2.5kg
②. The moving part weight is 2.5KG
③. 如需更长行程模组, 请联系威洛博公司。
④. For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

2VL14S2Y

单位 Unit (mm)



行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
A	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
KG	14.7	15.5	16.3	17.1	17.9	18.7	19.5	20.3	21.1	21.9	22.7	23.5	24.3	25.1	25.9	26.7	27.5	28.3	29.1	29.9	30.7

注: ①. 运动部位质量 3.4kg
②. The moving part weight is 3.4KG
③. 如需更长行程模组, 请联系威洛博公司。
④. For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

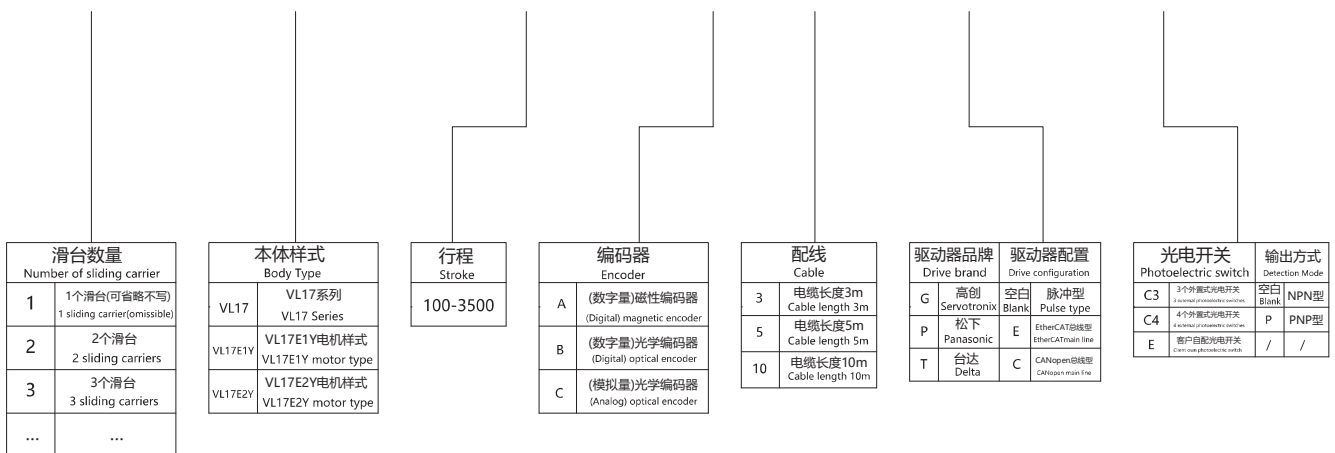
VL17



- 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 Clumper
- 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

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VL17E1Y - S500 - A 3 - G - C3



■ 基本规格 Specification

项目 Items	电机样式 Motor Type	VL17E1Y	VL17E2Y
导轨规格 Items		15x12.5-2	
滑块数量 Number of linear block		4	
分辨率(最高速度) Resolution (max speed)		1(3)	
重复定位精度(um) Repeatability (um)		磁性编码器±5	光学编码器±2
持续推力(N) Continuous Thrust (N)		117	234
峰值推力(N) Peak Thrust (N)		369	738.1
最大负载(kg) 注1 Max Payload (kg)		30	60

注1:最大负载为0.5G加速度且停留时间为0.2s下的负载。(Note 1: The maximum payload is the load at an acceleration of 0.5G and a stay of 0.2s.)

VL17E1Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL17E1Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
负载(kg) Payload (mm)	定位时间(s)(Positioning time (s))												
15	0.28	0.40	0.51	0.61	0.70	0.78	0.88	0.95	1.04	1.10	1.24	1.44	1.77
20	0.31	0.47	0.60	0.72	0.82	0.93	1.04	1.11	1.23	1.28	1.44	1.69	2.05
25	0.35	0.52	0.66	0.83	0.89	1.06	1.18	1.25	1.39	1.48	1.68	1.93	2.33
30	0.38	0.56	0.73	0.90	1.05	1.15	1.28	1.44	1.54	1.65	1.83	2.16	2.61

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

VL17E2Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL17E2Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

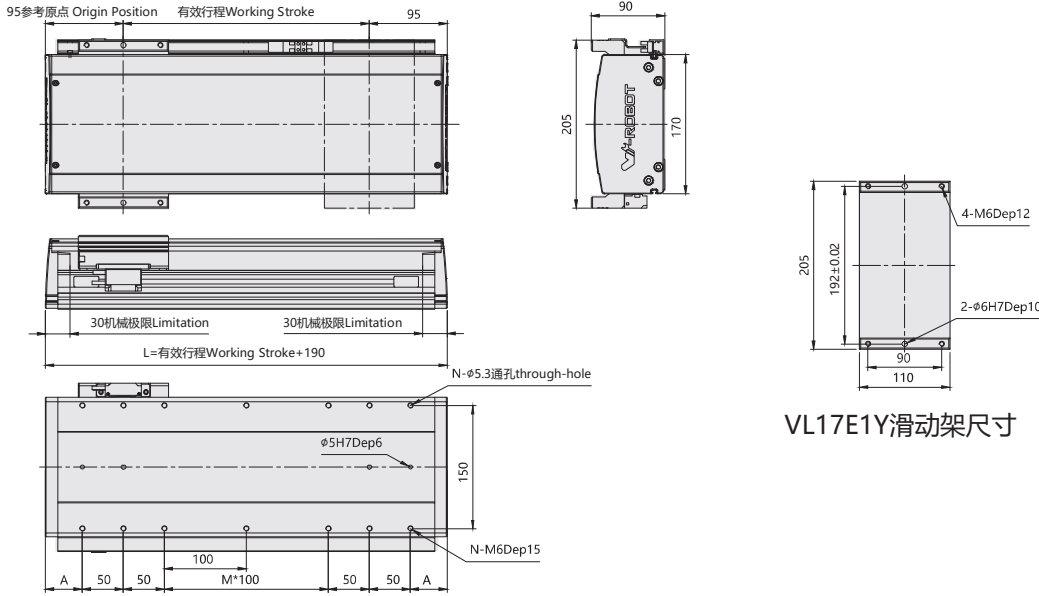
行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
负载(kg) Payload (mm)	定位时间(s)(Positioning time (s))												
30	0.25	0.36	0.46	0.55	0.64	0.71	0.80	0.86	0.92	0.97	1.11	1.31	1.58
40	0.29	0.42	0.55	0.65	0.76	0.85	0.93	1.03	1.11	1.19	1.33	1.54	1.87
50	0.32	0.48	0.61	0.74	0.87	0.97	1.08	1.16	1.24	1.35	1.52	1.77	2.11
60	0.35	0.53	0.68	0.83	0.96	1.10	1.19	1.33	1.40	1.53	1.71	1.98	2.43

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

VL17

VL17E1Y

单位 Unit (mm)



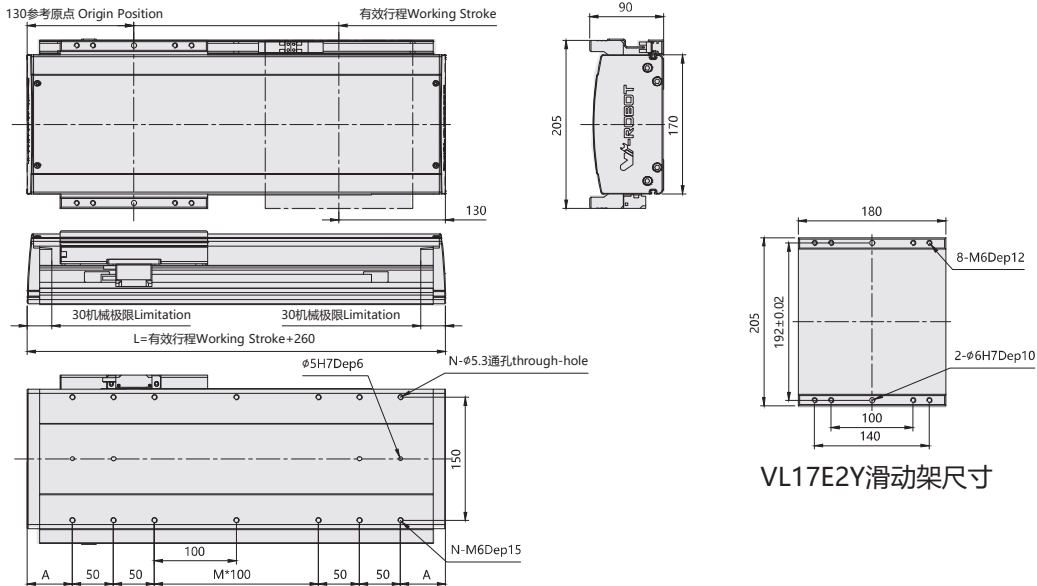
VL17E1Y滑动架尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390
A	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
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	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
KG	8.2	9.1	10.0	10.9	11.8	12.7	13.6	14.5	15.4	16.3	17.2	18.1	19.0	19.9	20.8	21.7	22.6	23.5	24.4	25.3	26.2	27.1	28.0

注: ①、运动部位质量3.2kg
 ②、The moving part weight is 3.2KG
 ③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
 ④、For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

VL17E2Y

单位 Unit (mm)



VL17E2Y滑动架尺寸

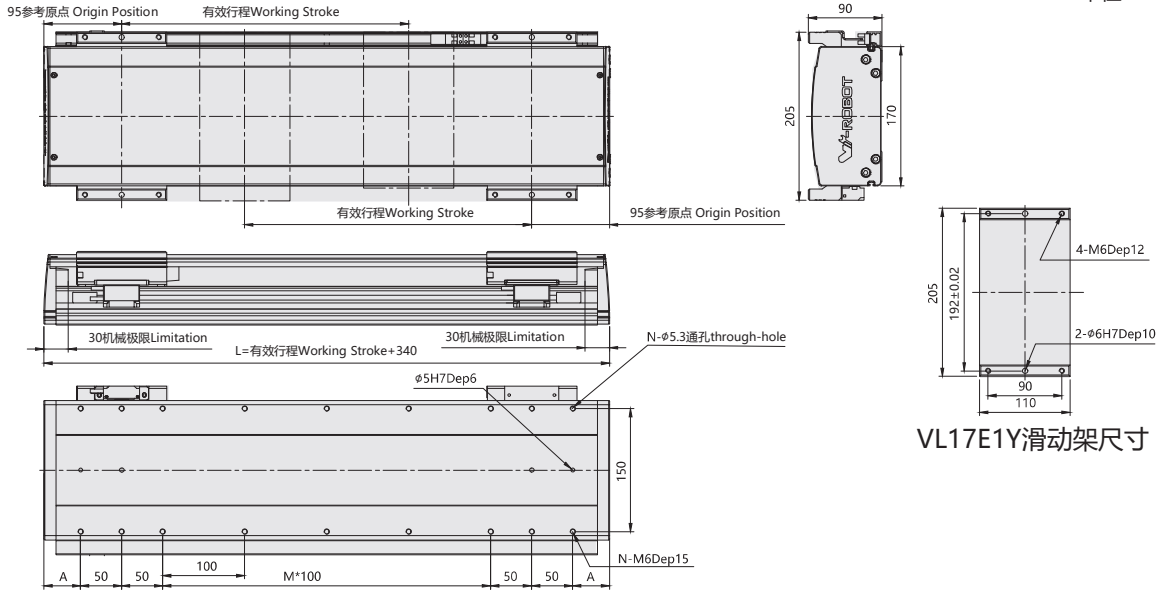
行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460
A	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32
KG	10.3	11.2	12.1	13	13.9	14.8	15.7	16.6	17.5	18.4	19.3	20.2	21.1	22.0	22.9	23.8	24.7	25.6	26.5	27.4	28.3	29.2	30.1

注: ①、运动部位质量4.4kg
 ②、The moving part weight is 4.4KG
 ③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
 ④、For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

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

2VL17E1Y

单位 Unit (mm)



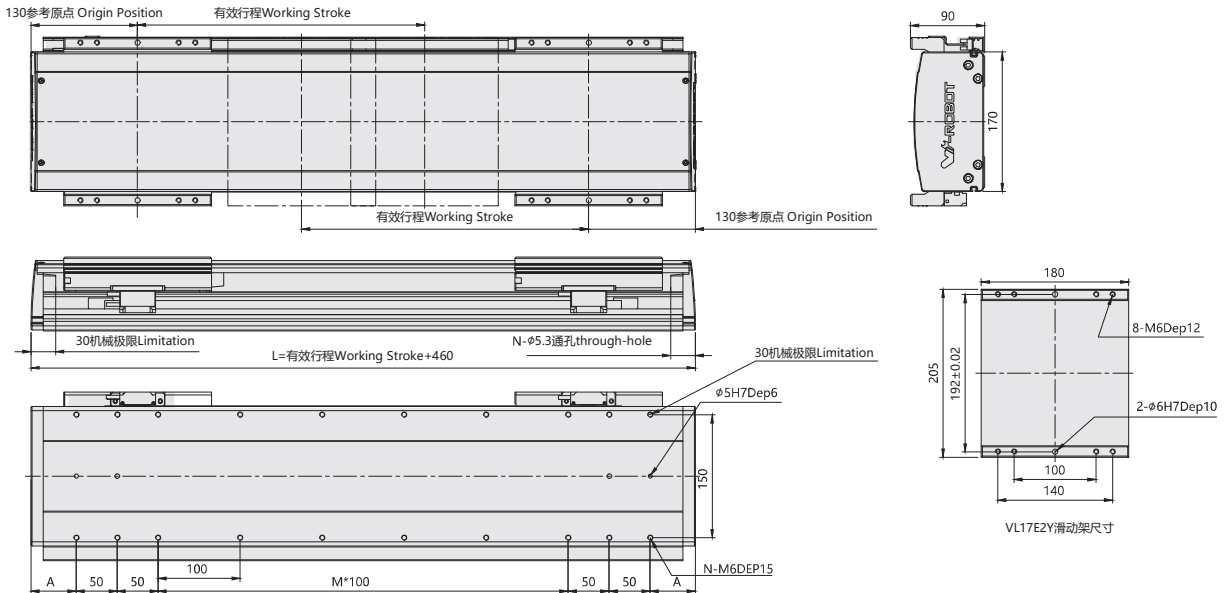
VL17E1Y滑动架尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390	1440	1490	1540
A	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
KG	13.7	14.6	15.5	16.4	17.3	18.2	19.1	20.0	20.9	21.8	22.7	23.6	24.5	25.4	26.3	27.2	28.1	29.0	29.9	30.8	31.7	32.6	33.5

注: ①、运动部件质量3.2kg
②、The moving part weight is 3.2KG
③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
④、For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

2VL17E2Y

单位 Unit (mm)



VL17E2Y滑动架尺寸

行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560
A	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
KG	17.9	18.8	19.7	20.6	21.5	22.4	23.3	24.2	25.1	26.0	26.9	27.8	28.7	29.6	30.5	31.4	32.3	33.2	34.1	35.0	

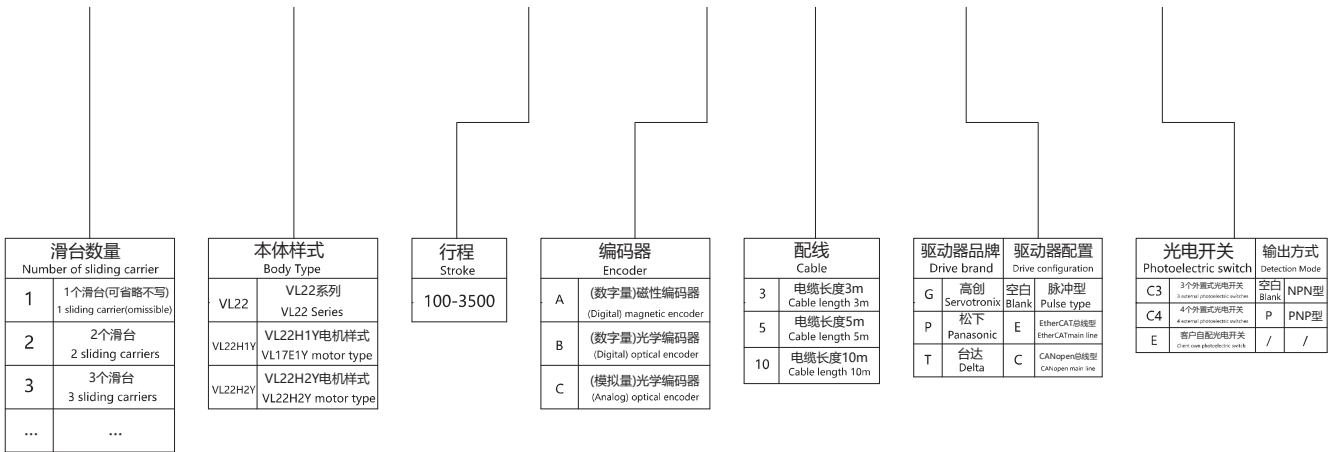
注: ①、运动部件质量4.4kg
②、The moving part weight is 4.4KG
③、如需更长行程模组, 请联系威洛博公司
④、For longer stroke linear module, please contact W-Robot.



- 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
- 四轴总臂机器人
Cantilever 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six joint Robot

■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VL22H1Y— S500 — A 3 — G — C 3



基本规格 Specification

项目 Items	电机样式 Motor Type	VL22H1Y	VL22H2Y
导轨规格 Items		20x15.5-2	
滑块数量 Number of linear block		4	
分辨率(最高速度) Resolution (max speed)		1(3)	
重复定位精度(um) Repeatability (um)		磁性编码器+ -5 光学编码器+ -2 Magnetic encoder±5 Optical encoder±2	
持续推力(N) Continuous Thrust (N)		174.5	348.9
峰值推力(N) Peak Thrust (N)		550.2	1100.4
最大负载(kg) 注1 Max Payload (kg)		45	85

注1:最大负载为0.5G加速度且停留时间为0.2s下的负载。(Note 1: The maximum payload is the load at an acceleration of 0.5G and a stay of 0.2s.)

VL22H1Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL22H1Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
	定位时间(s)(Positioning time (s))												
30	0.30	0.44	0.56	0.68	0.78	0.88	0.98	1.05	1.15	1.22	1.37	1.61	1.93
35	0.32	0.48	0.61	0.73	0.86	0.96	1.07	1.16	1.25	1.35	1.51	1.77	2.11
40	0.34	0.51	0.66	0.80	0.94	1.03	1.12	1.25	1.37	1.44	1.61	1.89	2.32
45	0.36	0.55	0.71	0.85	1.00	1.11	1.23	1.34	1.47	1.56	1.77	2.05	2.46

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

VL22H2Y模组负载-定位距离-定位时间参数表.(VL22H2Y module load-positioning distance-positioning time parameter table)

行程(mm) Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1200	1500	2000
	定位时间(s)(Positioning time (s))												
55	0.27	0.40	0.50	0.60	0.69	0.77	0.87	0.95	1.01	1.10	1.20	1.41	1.71
65	0.29	0.44	0.56	0.67	0.75	0.86	0.96	1.02	1.10	1.21	1.34	1.57	1.92
75	0.31	0.46	0.61	0.72	0.83	0.94	1.03	1.13	1.23	1.31	1.50	1.72	2.10
85	0.33	0.51	0.64	0.78	0.90	1.03	1.11	1.24	1.31	1.44	1.60	1.84	2.23

注:定位时间是在两端各停留0.2s的前提下。(Note: The positioning time is based on the premise that each end stays 0.2s.)

球蜗杆减速机/行星减速机
Ball screw drive
General environment

同步带传动/三角带传动
Timing belt drive
General environment

行星减速机/无油行星减速机
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带传动/三角带传动
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/三角带传动
Timing belt drive
General environment

同步带传动/三角带传动
Timing belt drive
General environment

双电机消台
Dual motors series

夹持机械手
Clamp type robot

电动缸
Electric cylinder

旋转轴
Rotation axis

电动手钳
Electric Clamp

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
Cartiliver 4 axis robot

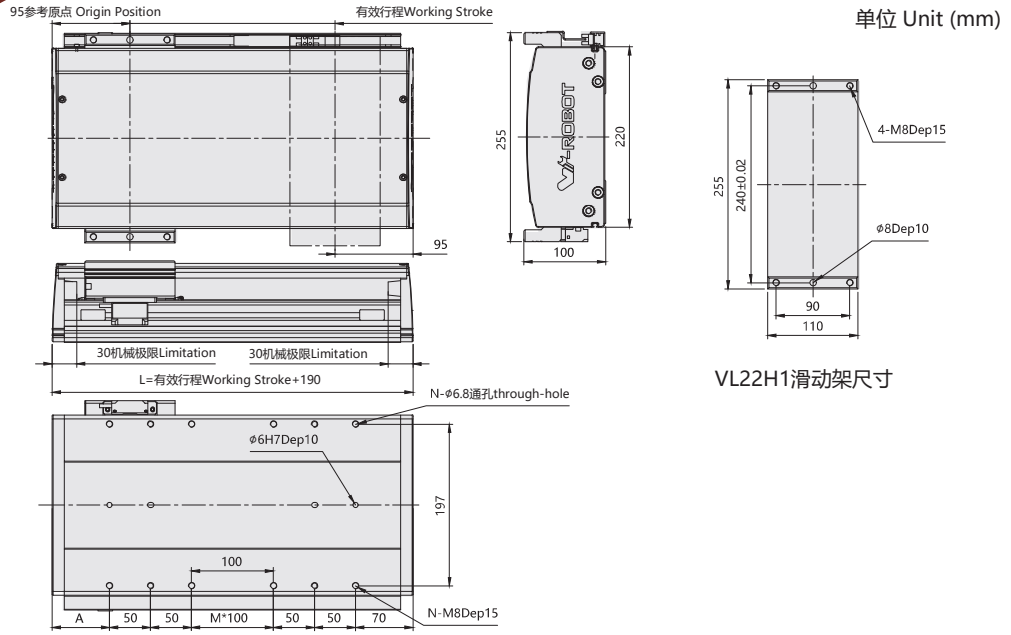
水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint Robot

VL22

丝杆传动/玻璃罩
Ball screw drive
General environment
 同步带传动/玻璃罩
Timing belt drive
General environment
 丝杆传动/无玻璃罩
Ball screw drive
Dust-free environment
 同步带传动/无玻璃罩
Timing belt drive
Dust-free environment
 同步带传动/玻璃罩
Timing belt drive
General environment
 同步带传动/无玻璃罩
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
 电动手推
Electric Clamper
 小型滑台
Mini Module
 直线电机
Linear Motor
 组合机械手
Multi-axis actuator
 四轴坐标机器人
Cartesian 4 axis robot
 水平关节机器人
Scara Robot
 六轴机器人
Six-joint robot

VL22H1Y

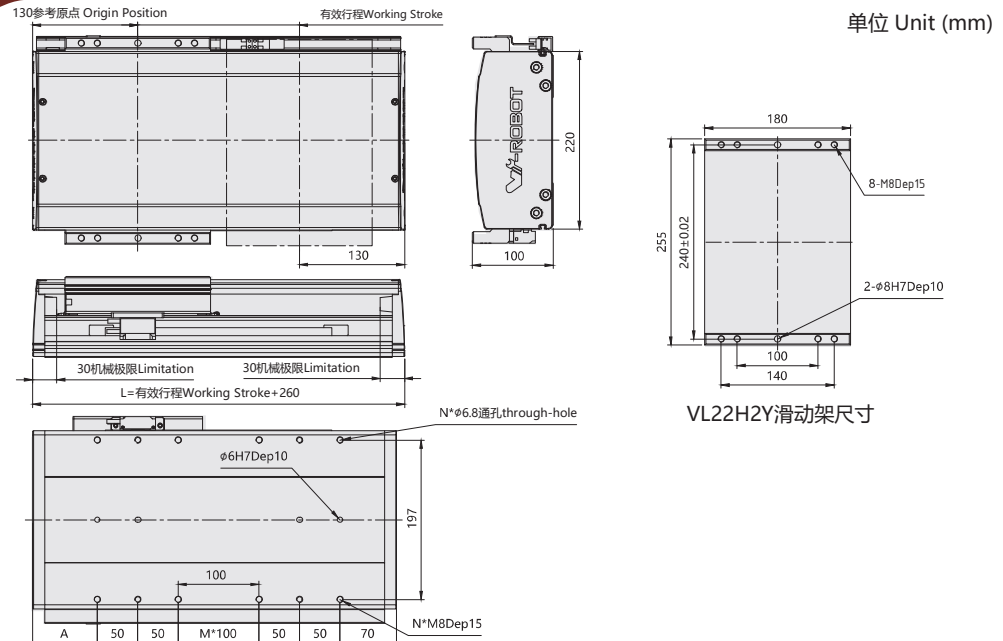


行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	290	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	1290	1340	1390
A	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45	70	45
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
KG	11.7	13.1	14.5	15.9	17.3	18.7	20.1	21.5	22.9	24.3	25.7	27.1	28.5	29.9	31.3	32.7	34.1	35.5	36.9	38.3	39.7	41.1	42.5

VL22H1滑动架尺寸

注: ①. 运动部件质量4.0kg
 ②. The moving part weight is 4.0KG
 ③. 如需更长行程模组, 请联系威洛博公司。
 ④. For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

VL22H2Y



行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200
L	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460
A	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80	55	80
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32
KG	14.7	16.1	17.5	18.9	20.3	21.7	23.1	24.5	25.9	27.3	28.7	30.1	31.5	32.9	34.3	35.7	37.1	38.5	39.9	41.3	42.7	44.1	45.5

注: ①. 运动部件质量5.8kg
 ②. The moving part weight is 5.8KG
 ③. 如需更长行程模组, 请联系威洛博公司。
 ④. For longer stroke linear module, please contact W-Robot.

