

球型导轨 / 球珠导轨
Ball screw drive
General environment

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

丝杆 / 丝杆驱动
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
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 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

四轴感知机器人
Cinqlayer 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

VZ5 — L10 — S100 — BC — ZP10B — MS3 —

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开外置 Original Sensor External		感应开关数量 Sensor switch	配件/非标特注 Parts/Non-standard, d.c.,		
VZ	VZ系列 VZ series	L5	5mm	50-300	BC	直联外置 External	P	松下 Panasonic	10	100W	MS	磁性传感器 Magnetic sensor	1	1个 1pcs	无	标准型 Standard type
5	本体52mm宽 Body width52	L10	10mm		BD	马达下折 Down Side	M	三菱 Mitsubishi	57	57-Ø8			2	2个 2pcs	A02	配底座两块
						Y	安川 Yaskawa		刹车 Brakes	3			3个 3pcs	D01	安装孔定制 Installation hole customization	
						T	台达 Delta	无	无刹车 No brake			E	无感应器 No sensor	M01	电机安装孔定制 Motor installation hole customization	
						W	威洛博 W-Robot	B	带刹车 With brake					S01	行程定制 Stroke customization	
							* 为 Z: 代表客户自配电机 * For Z: Motor is from clients						感应器类型 Sensor type			
													无		NPN	
													P		PNP	

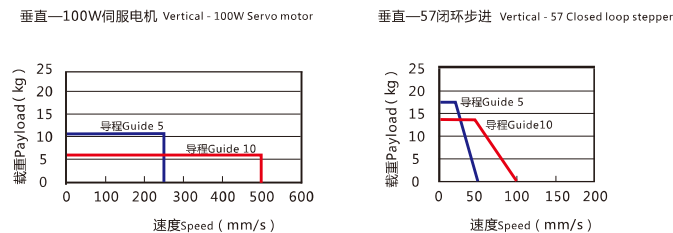
丝杆传动/伺服电机/球丝杆驱动
 Ball screw drive / Servo motor / Ball screw drive
 丝杆传动/步进电机/球丝杆驱动
 Ball screw drive / Stepper motor / Ball screw drive
 丝杆传动/无刷电机/球丝杆驱动
 Ball screw drive / Brushless motor / Ball screw drive
 同步带传动/同步带/除尘环境
 Timing belt drive / Timing belt / Dust-free environment
 同步带传动/同步带/普通环境
 Timing belt drive / Timing belt / 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
 Multifunctions 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)	100W/57闭环步进 Closed loop stepper		
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrew Ø	C级 (C7)	12	
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01	
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	
最高速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250/50	500/100	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)			
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	30/30	15/30
	垂直使用 Vertical	11/17	6/14
推荐加速度(m/sec ²) Recommended acceleration	1.5/0.5	3/1	
额定推力(N) Rated Thrust(N)	330/_	170/_	
电缸不旋转精度(°) No rotating repeatability of the Electric cylinder	±1°		
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	8x8 (长Length40mm)		
行程 Motor Output	50~300 (50间隔interval)		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	DS1-HN-020	

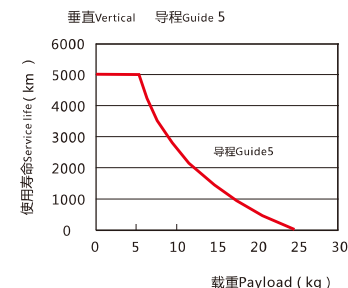
- 以上重复定位精度是300行程范围内所得,如行程加长,则重复定位精度适当放大;
- 使电缸在无径向负载的状态下使用,可配合外置导轨或导杆等导向装置使用;
- 请配合外置导轨或导杆等导向装置,以确保其直线性;
- 更换不同电机时,请注意图2电机尺寸是否同表一相同,否则需要更换联轴器和马达固定座;

速度—载重 Speed-load



使用寿命 Service life

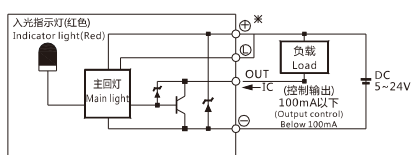
下列规格的使用寿命为 5000km。The lifetime of the below specifications are 5000km.



搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

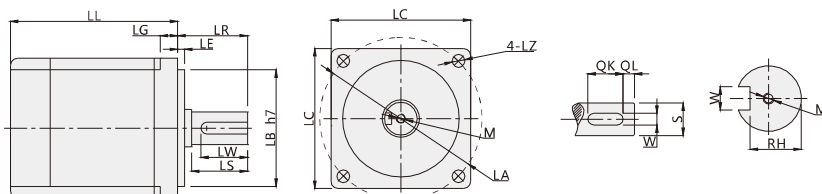
伺服电机外形尺寸 Servo motor size																			
功率W Power(W)	品牌 Brand	型号 Type	LL	LL(刹车) LL(Brakes)	LA	LE	LZ	LC	LG	LW	RH	W	LR	S	LB	M	QK	QL	
100W	松下 Panasonic	MSMD012G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	92	122	45	3	3.4	38	6	14	6.2	3h9	25	8h6	30h7	M3x6L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20401□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With 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	-	-	-
57步进 57stepper	威洛博 W-ROBOT	W57S□	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	81	97	66.67	1.6	4.5	56.4	4.8	15	7.2	-	21	8h6	38.1h7	-	-	-

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



(图一) (Figure 1)

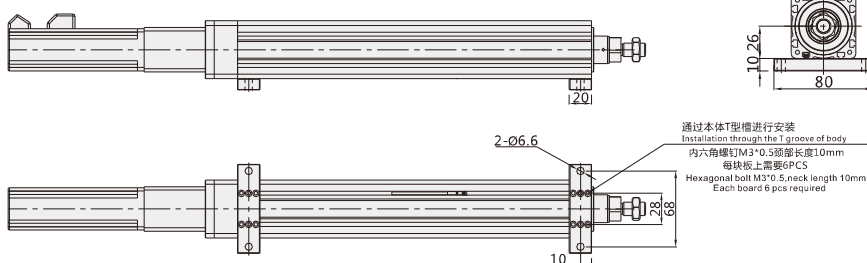
电机尺寸 The motor size



(图二) (Figure 2)

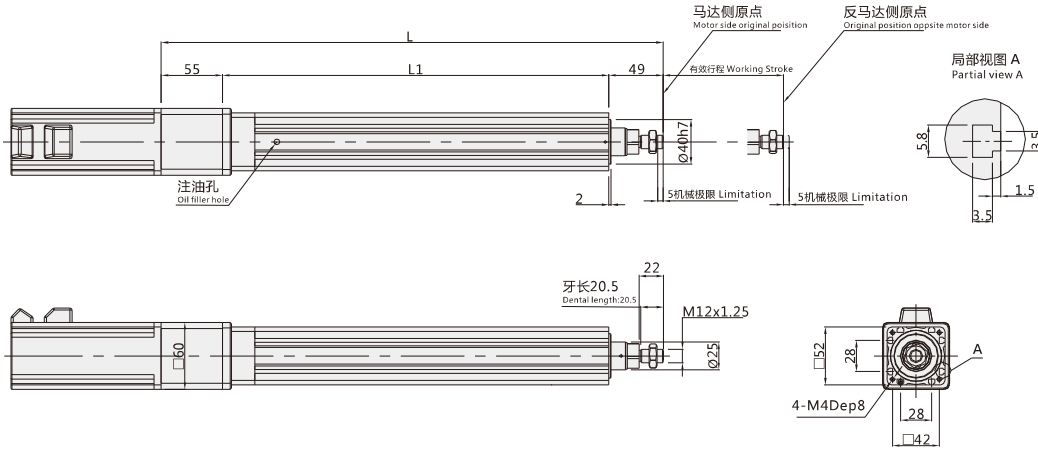
可选配件 < 底座 >
Optional accessories < Pedestal >

*可选部件: 底座两块
*optional parts: Two unit pedestals



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	50	100	150	200	250	300
L1	197	247	297	347	397	447
L	301	351	401	451	501	551
重量KG Weight KG	2.1	2.4	2.7	3.0	3.3	3.6

球坐标机器人
Ball coordinate robot

通用环境
General environment

清洁环境
Clean environment

无尘环境
Dust-free environment

洁净环境
Clean 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

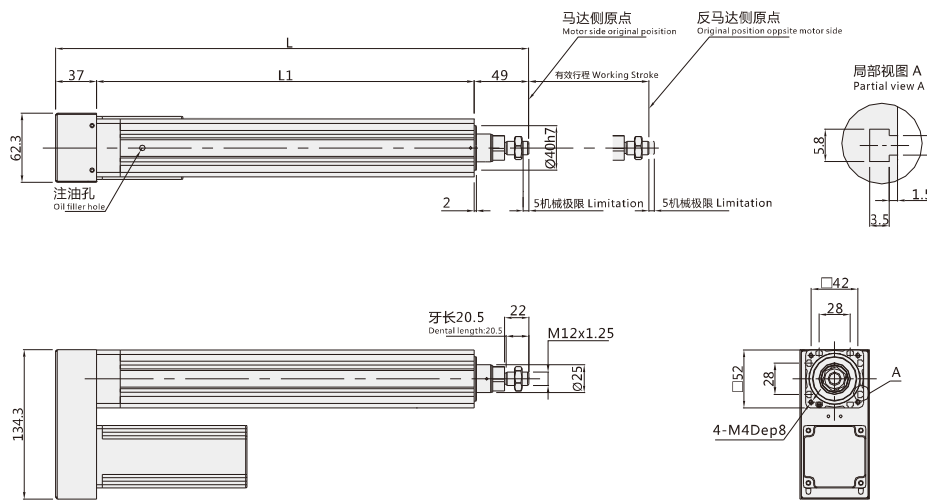
四轴搬运机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

BD:马达下折(Down 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	50	100	150	200	250	300
L1	189	239	289	339	389	439
L	275	325	375	425	475	525
重量KG Weight KG	2.5	2.8	3.1	3.4	3.7	4

VZ5D

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

同步带传动/恶劣环境
Timing belt drive
General environment

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

同步带传动/恶劣环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/恶劣环境
Timing belt drive
Dust-free environment

同步带传动/恶劣环境
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

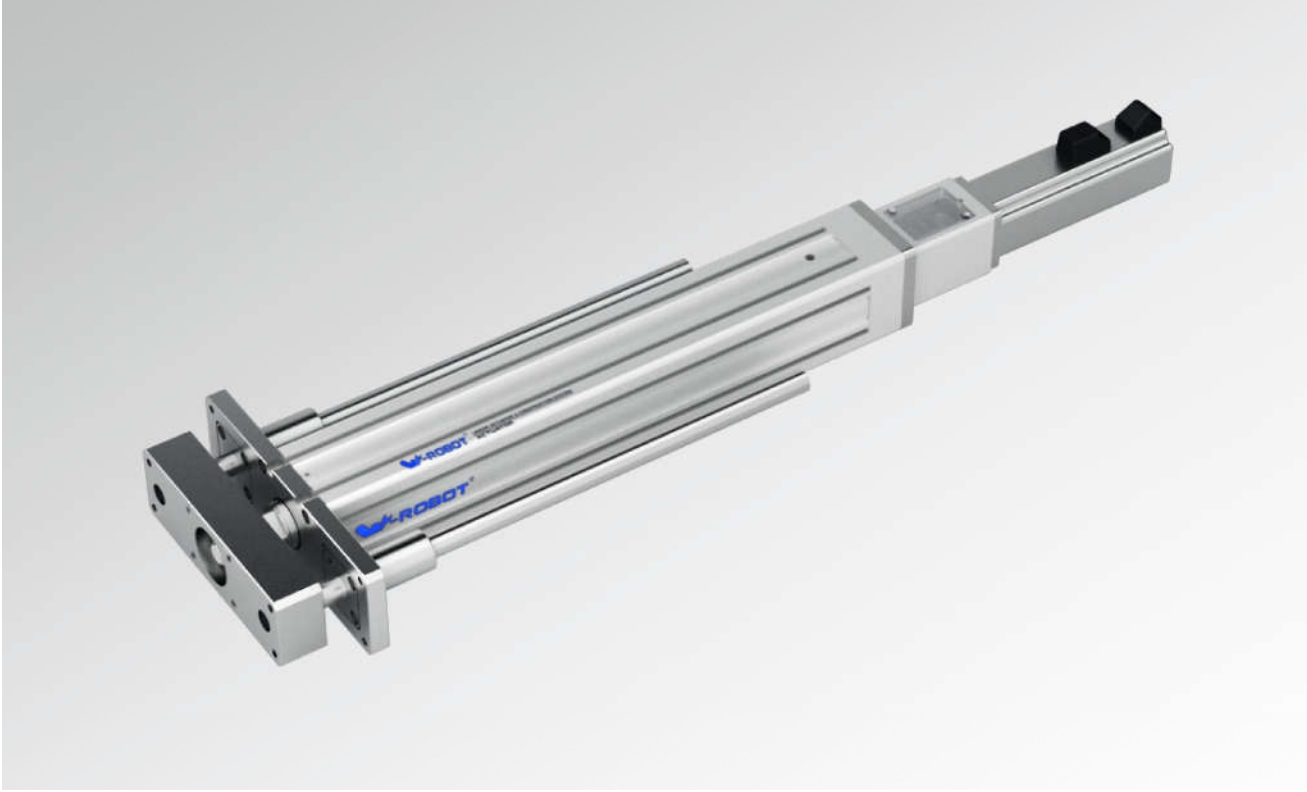
直线电机
Linear Motor

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

VZ5D - L10 - S100 - BC - ZP10B-MS3

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开外置 Original Sensor External		感应开关数量 Sensor switch		配件/非标特注 Parts/Non-standard, d.c.,	
VZ	VZ系列 VZ series	L5	5mm	50-300	BC	直联外置 External	P	松下 Panasonic	10	100W	MS	磁性传感器 Magnetic sensor	1	1个 1pcs	无	标准型 Standard type
5	本体52mm宽 Body width52	L10	10mm		BD	马达下折 Down Side	M	三菱 Mitsubishi	57	57-Ø8			2	2个 2pcs	A02	配底座两块
D	带导杆 With ball screw					Y	安川 Yaskawa		刹车 Brakes	3			3个 3pcs	D01	安装孔定制 Installation hole customization	
						T	台达 Delta	无	无刹车 No brake			E	无感应器 No sensor	M01	电机安装孔定制 Motor installation hole customization	
						W	威洛博 W-Robot	B	带刹车 With brake					S01	行程定制 Stroke customization	
*为Z:代表客户自配电机 *For Z: Motor is from clients																
感应器类型 Sensor type																
无		NPN														
P		PNP														

基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	100W/57闭环步进closed loop stepper		
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrew Ø	C级 (C7)	12	
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01	
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec) 马达转速 3000 Motor Speed(rpm/min)	250/50	500/100	
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	30/30	15/30
	垂直使用 Vertical	10/16	5/13
推荐加速度(m/sec ²) Recommended acceleration	1.5/0.5	3/1	
额定推力(N) RatedThrust(N)	320/_	160/_	
电缸不旋转精度(°) No rotating repeatability of the Electric cylinder	±1°		
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	8x8 (长Length40mm)		
	100W/57闭环步进Closed loop stepper		
行程 Motor Output	50~300 (50间隔interval)		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	DS1-HN-020	

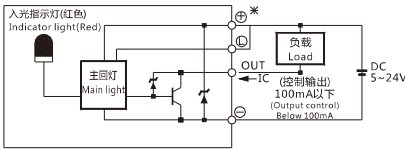
1. 以上重复定位精度是300行程范围内所得, 如行程加长, 则重复定位精度适当放大;
 2. 使电缸轴在无径向负载的状态下使用, 可配合外置导轨或导杆等导向装置使用;
 3. 请配合外置导轨或导杆等导向装置, 以确保其直线性;
 4. 更换不同电机时, 请注意图二电机尺寸是否同表一相同, 否则需更换联轴器和马达固定座;
1. Above repeatability is within strok 300mm, if logner travel needed, it will be lower.
 2. Please cooperate with external guide rail or guide rod and others guide device asured the Straight movements.
 3. Keep the electric cylinder shaft running without the radial loading, cooperated with external guide rail or guide rod and others guide device.
 4. 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	-	-	-
57步进 57stepper	威洛博 W-ROBOT	W57S□	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	81	97	66.67	1.6	4.5	56.4	4.8	15	7.2	-	21	8h6	38.1h7	-	-	-

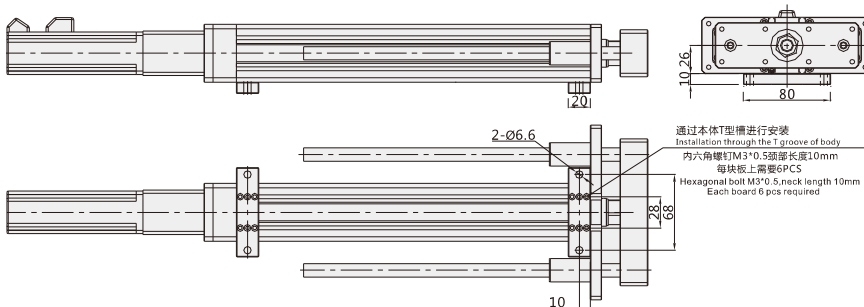
感应器接线图 < 原点及端点 >
Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



(图一) (Figure 1)

可选配件 < 底座 >
Optional accessories < Pedestal >

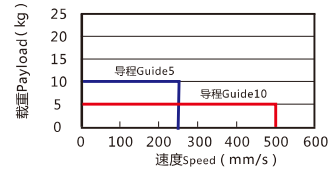
*可选配件: 底座两块
*optional parts: Two unit pedestals



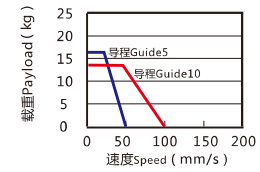
免费热线 Toll-Free Number: 4000-113-588

速度—载重 Speed - payload

垂直—100W伺服电机 Vertical - 100W Servo motor



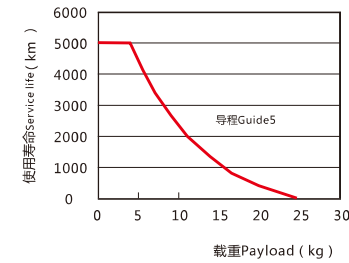
垂直—57闭环步进 Vertical - 57 Closed-loop step by step



使用寿命 Service life

下列规格的使用寿命为 5000km. The lifetime of the below specifications are 5000km.

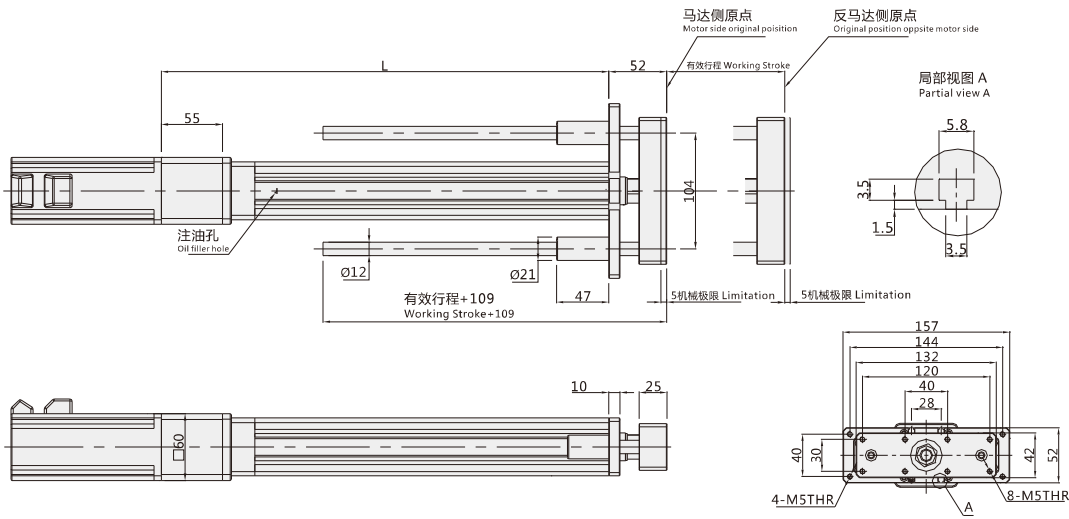
垂直Vertical 导程Guide 5



双电机系列
Dual motors series
夹持机械手
Clamp type robot
电缸
Electric cylinder
旋转轴
Rotation ax
电动手箱
Electric Clamper
小型滑台
Mini Module
直线电机
Linear Motor
组合机械手
Multi-axis actuator
四轴搬运机器人
Cart/lifter 4 axis robot
水平关节机器人
Scara Robot
六轴机器人
Six-joint robot

BC:直联外置(External)

单位 Unit (mm)

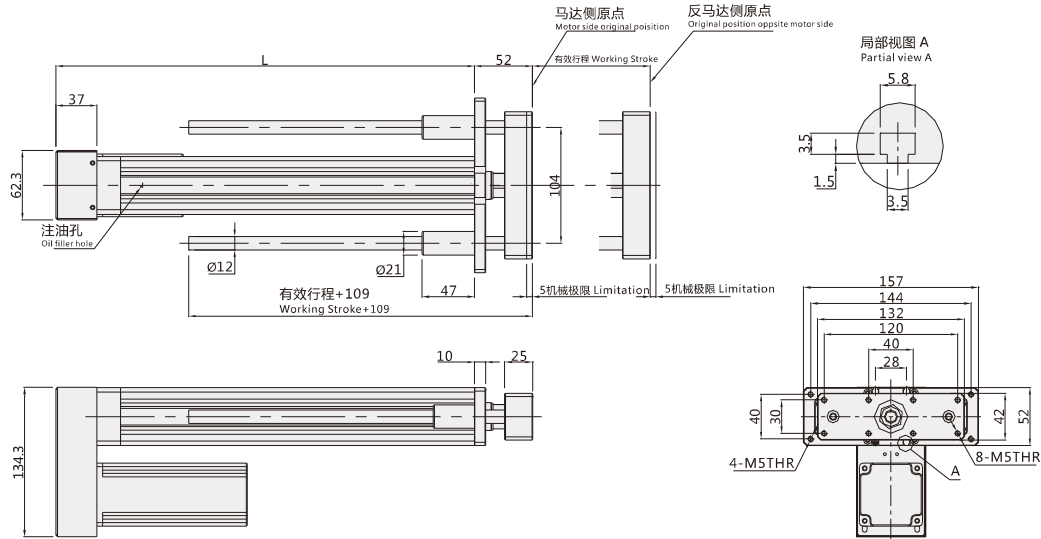


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。
 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	50	100	150	200	250	300
L	252	302	352	402	452	502
重量KG Weight KG	3.0	3.4	3.8	4.2	4.6	5.0

BD:马达下折(Down Side)

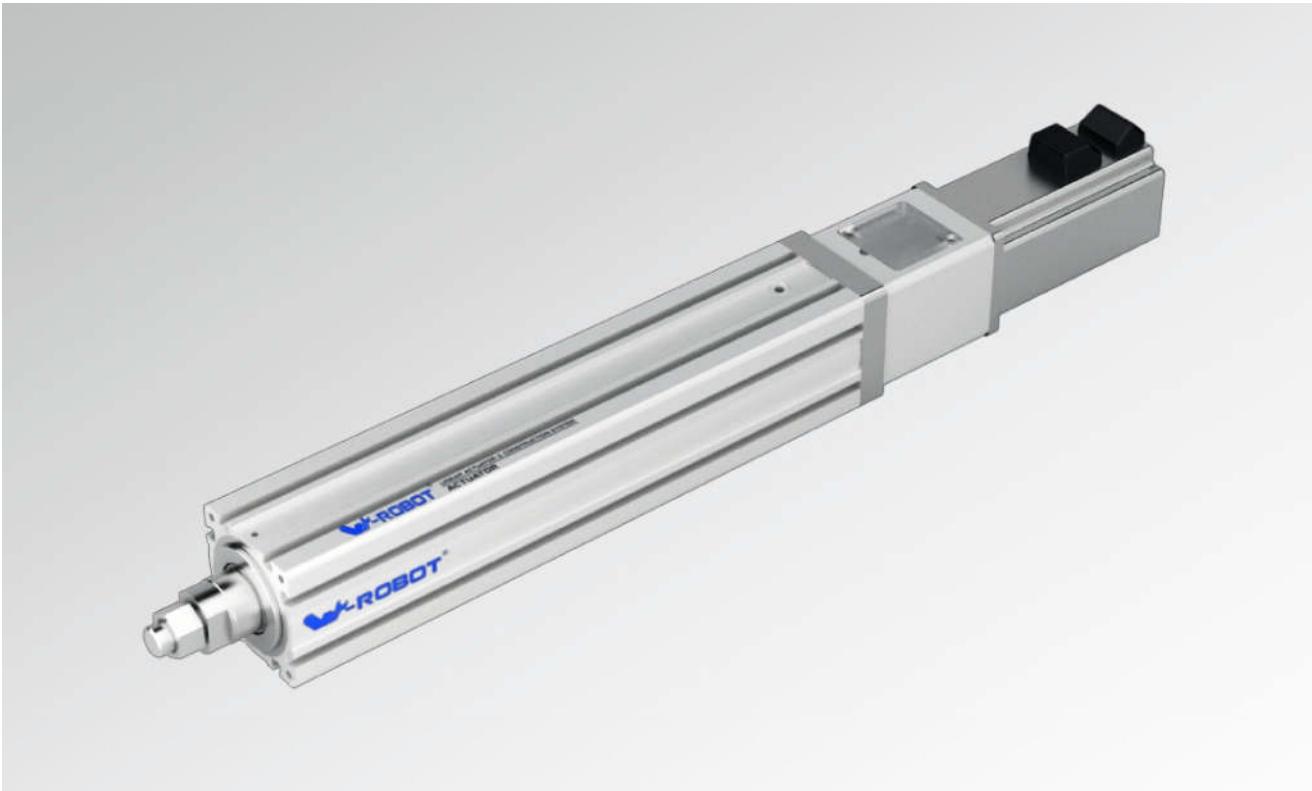
单位 Unit (mm)



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	50	100	150	200	250	300
L	226	276	326	376	426	476
重量KG Weight KG	3.3	3.7	4.1	4.5	4.9	5.3

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
 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



■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VZ6 — L16 — S100 — BC — ZP40B — MS3 —

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开关外置 Original Sensor External		感应开关数量 Sensor switch	配件/非标特注 Parts/Non-standard, d.c.,		
VZ	VZ系列 VZ series	L5	5mm	50-500	BC	直联外置 External	P	松下 Panasonic	40	400W	MS	磁性传感器 Magnetic sensor	1	1个 1pcs	无	标准型 Standard type
6	本体65mm宽 Body width65	L10	10mm		BD	马达下折 Down Side	M	三菱 Mitsubishi	57	57-08			2	2个 2pcs	A02	配底座两块 With 2 pcs pedestals
		L16	16mm				Y	安川 Yaskawa	刹车 Brakes				3	3个 3pcs	D01	安装孔定制 Installation hole customization
		L20	20mm				T	台达 Delta	无	无刹车 No brake	E		无感应器 No sensor	M01	电机安装孔定制 Motor installation hole customization	
						W	威洛博 W-Robot	B	带刹车 With brake				S01	行程定制 Stroke customization		
							*为Z:代表客户自配电机 *For Z: Motor is from clients						感应器类型 Sensor type			
													无		NPN	
													P		PNP	

球轴承/球珠丝杆
Ball screw drive
General environment

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

丝杆/丝杆驱动
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
General environment

同步带/同步带驱动
Timing belt drive
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 axis

电动夹钳
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
Cmlayer 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

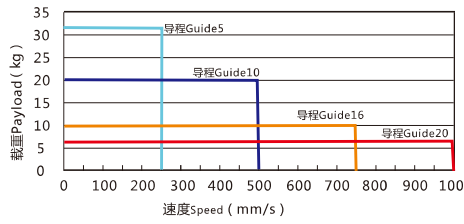
六轴机器人
Six-joint robot

基本规格 Specification

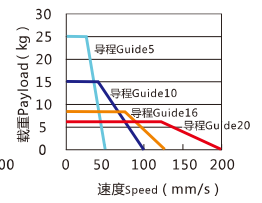
马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	400W/57闭环步进 Closed loop stepper				
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)		16		
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)		±0.01		
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	16	20	
最大速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250/50	500/100	800/160	1000/200	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)					
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	100/70	80/48	43/30	35/20
	垂直使用 Vertical	32/25	20/15	10/8	8/6
推荐加速度(m/sec ²) Recommended acceleration	1.5/0.5	3/1	3/1	3/1	
额定推力(N) Rated Thrust(N)	1380/_	690/_	433/_	345/_	
电缸不旋转精度(°) No rotating repeatability of the Electric cylinder	±1°				
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	14x10 (长Length40mm)	8x10 (长Length29mm)			
	400W	57闭环步进 Closed loop stepper			
行程 Motor Output	50~500 (50间隔interval)				
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	DS1-EN-020			

速度—载重 Speed -ayload

垂直—400W伺服电机 Vertical - 400W Servo motor

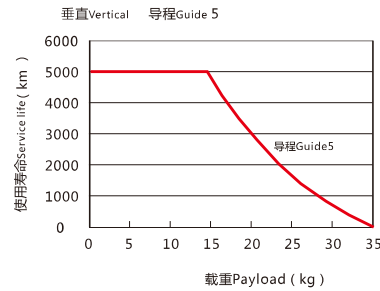


垂直—57闭环步进 Vertical - 57 Closed loop stepper



使用寿命 Service life

下列规格的使用寿命为5000km. The lifetime of the below specifications are 5000km.



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;
2. 使电缸轴在无径向负载的状态下使用,可配合外置导轨或导杆等导向装置使用;
3. 请配合外置导轨或导杆等导向装置, 以确保其直线性;
4. 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;

1. Above repeatability is within strok 300mm, if logner travel needed, it will be lower.
2. Please cooperate with external guide rail or guide rod and others guide device assured the Straight movements.
3. Keep the electric cylinder shaft running without the radial loading, cooperated with external guide rail or guide rod and others guide device.
4. 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

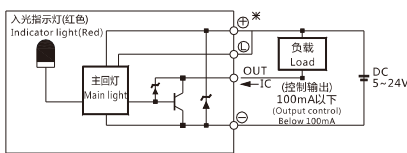
(表一) (Table 1)

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
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	-	-
		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	-	-
		ECMA-C20804□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	112.3	152.8	90	3	6.6	80	8	20	11	5	35	14h6	70h7	M4x15L	-	-
57步进 5/steper	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	-	-	-
		威洛博 W-ROBOT	W57S□	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	81	97	66.67	1.6	4.5	56.4	4.8	15	7.2	3h9	21	8h6	38.1h7	-	-

□表示为空 Stand for empty

感应器接线图 < 原点及端点 >

Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



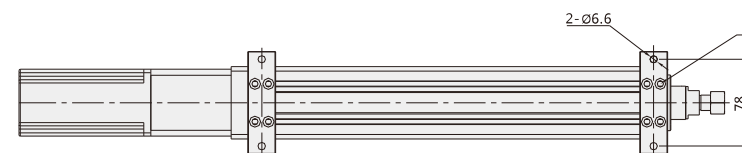
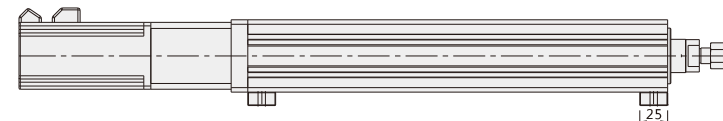
(图一) (Figure 1)

可选配件 < 底座 >

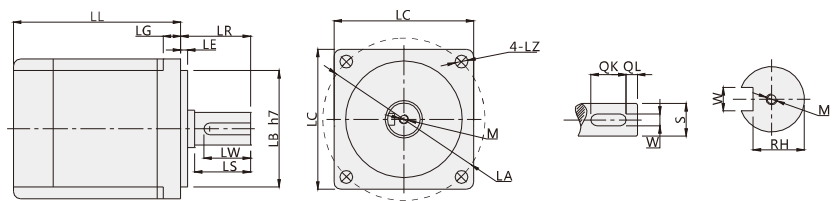
Optional accessories < Pedestal >

*可选配件: 底座两块

*optional parts: Two unit pedestals



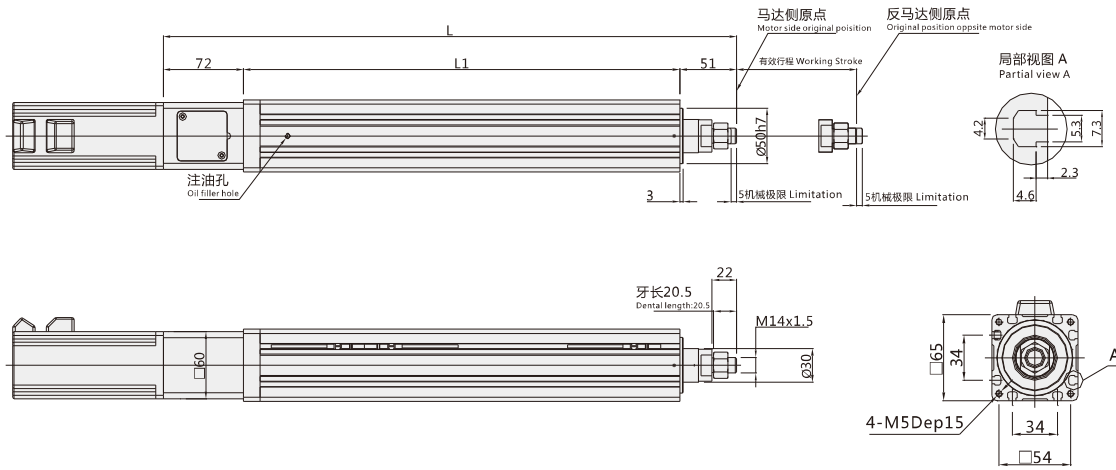
电机尺寸 The motor size



(图二) (Figure 2)

BC:直联外置(External)

单位 Unit (mm)

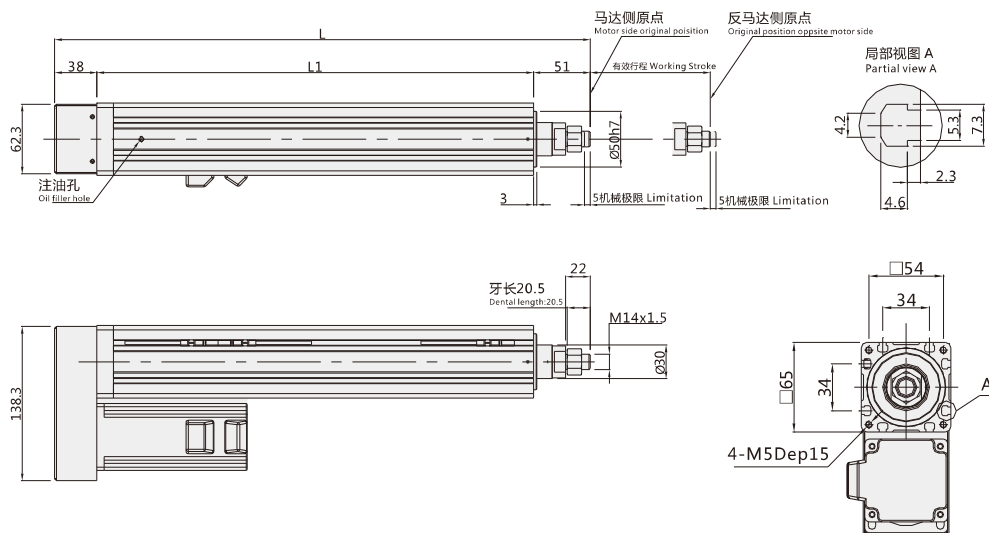


注:以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。
 Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L1	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
L	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765
重量KG Weight KG	1.9	2.4	2.9	3.4	3.9	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4

BD:马达下折(Down 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L1	192	242	292	342	392	442	492	542	592	642
L	281	331	381	431	481	531	581	631	681	731
重量KG Weight KG	2.2	2.7	3.2	3.7	4.2	4.7	5.2	5.7	6.2	6.7

球型关节/球型关节
Ball joint
General environment

伺服电机/伺服电机
Servo motor
General environment

步进电机/步进电机
Stepper motor
General environment

减速机/减速机
Gearbox
General environment

行星减速机/行星减速机
Planetary gearbox
General environment

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

皮带传动/皮带传动
Ball screw drive
Dust-free environment

直线电机/直线电机
Linear motor
Dust-free environment

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

四轴关节机器人/四轴关节机器人
Cartilever 4 axis robot
General environment

水平关节机器人/水平关节机器人
Scara Robot
General environment

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

VZ6D

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

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 Clasper

小型滑台
Mini Module

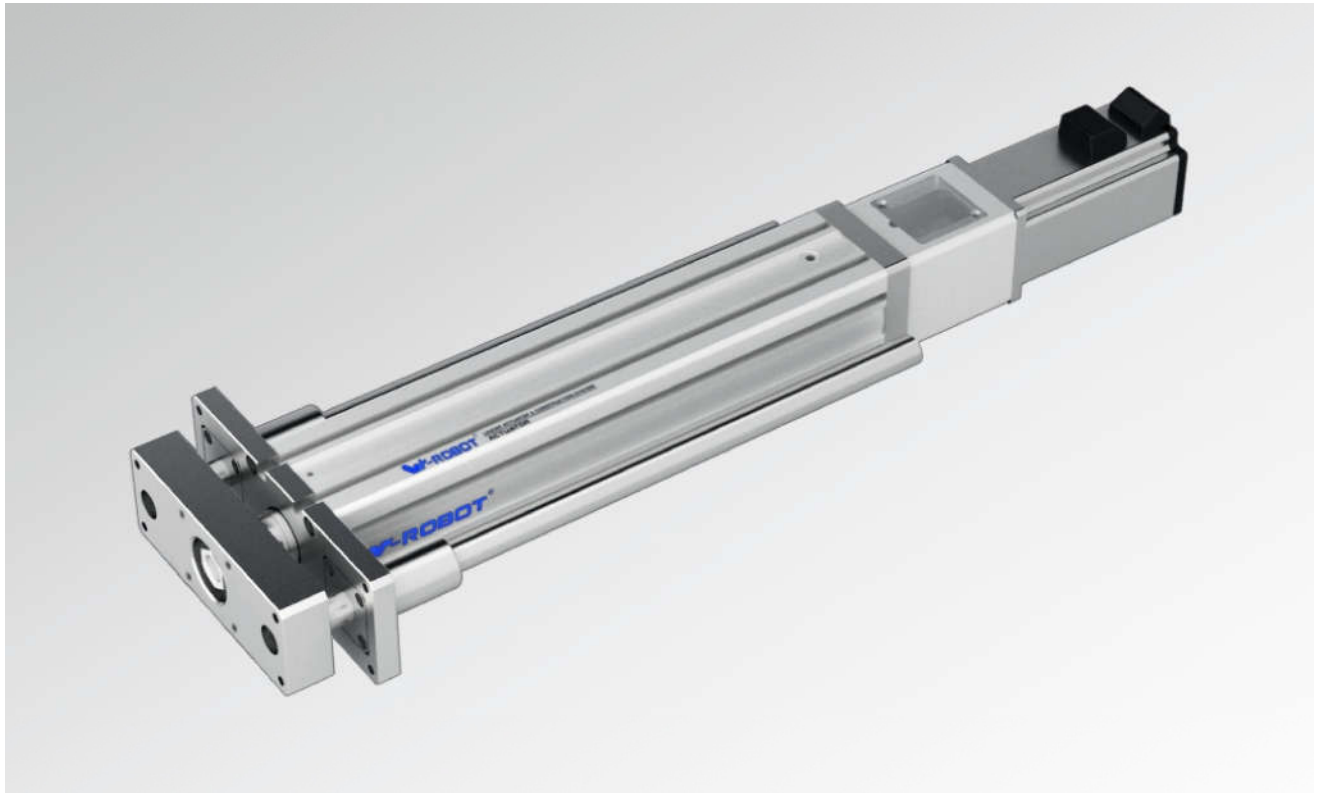
直线电机
Linear Motor

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



■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VZ6D — L16 — S100 — BC — ZP40B — MS3 —

本体样式 Base Style		丝杆导程 Ball Screw Lead		行程(mm) Stroke(mm)	马达方式 Motor way		马达类型 Motor Type		马达功率 Motor power		原点开关外置 Original Sensor External		感应开关数量 Sensor switch		配件/非标特注 Parts/Non-standard, d.c.,	
VZ	VZ系列 VZ series	L5	5mm	50-500	BC	直联外置 External	P	松下 Panasonic	10	100W	MS	磁性传感器 Magnetic sensor	1	1个 1pcs	无	标准型 Standard type
6	本体65mm宽 Body width65	L10	10mm		BD	马达下折 Down Side	M	三菱 Mitsubishi	57	57-08			2	2个 2pcs	A02	配底座两块 With 2 pcs pedestals
D	带导杆 With ball screw	L16	16mm			Y	安川 Yaskawa		刹车 Brakes	3			3个 3pcs	D01	安装孔定制 Installation hole customization	
		L20	20mm			T	台达 Delta	无	无刹车 No brake			E	无感应器 No sensor	M01	电机安装孔定制 Motor installation hole customization	
						W	威洛博 W-Robot	B	带刹车 With brake					S01	行程定制 Stroke customization	

感应器类型 Sensor type	
无	NPN
P	PNP

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

基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	400W/57闭环步进 Closed loop stepper				
滚珠丝杆驱动-外径 BallScrewØ	C级 (C7)	16			
重复定位精度 Repeatability	C级 (C7)	±0.01			
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	16	20	
最高速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250/50	500/100	800/160	1000/200	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)					
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	90/60	70/38	33/20	23/15
	垂直使用 Vertical	28/21	16/11	6/5	3/2
推荐加速度(m/sec ²) Recommended acceleration	1.5/0.5	3/1	3/1	3/1	
额定推力(N) RatedThrust(N)	1380/_	690/_	433/_	345/_	
电缸不旋转精度(°) No rotating repeatability of the Electric cylinder	±1°				
联轴器 Coupling (mm) (Motor side) x (Ball Screw Side)	14x10 (长Length40mm)	8x10 (长Length29mm)			
	400W	57闭环步进 Closed loop stepper			
行程 Motor Output	50~500 (50间隔interval)				
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	DS1-EN-020			

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;
 2. 使电缸轴在无径向负载的状态下使用, 可配合外置导轨或导杆等导向装置使用;
 3. 请配合外置导轨或导杆等导向装置, 以确保其直线性;
 4. 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;
1. Above repeatability is within strok 300mm, if logner travel needed, it will be lower.
 2. Please cooperate with external guide rail or guide rod and others guide device asured the Straight movements.
 3. Keep the electric cylinder shaftf running without the radial loading, cooperated with external guide rail or guide rod and others guide device.
 4. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

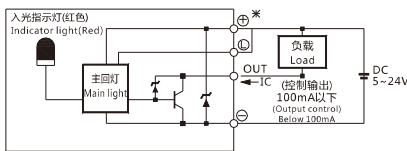
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List (表一) (Table 1)

功率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	
400W	57步进 57stepper	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	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	112.3	152.8	90	3	6.6	80	8	20	11	5	35	14h6	70h7	M4x15L	-	-
		威洛博 W-ROBOT	W57S□	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	81	97	66.67	1.6	4.5	56.4	4.8	15	7.2	3h9	21	8h6	38.1h7	-	-	-

□表示为空 Stand for empty

感应器接线图 < 原点及端点 >

Wiring drawing of inductor(original point and endpoint)



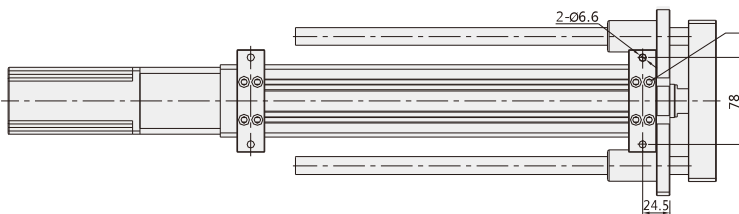
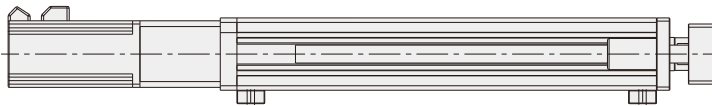
(图一) (Figure 1)

可选配件 < 底座 >

Optional accessories < Pedestal >

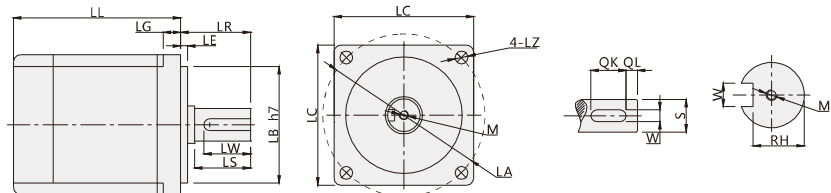
*可选部件: 底座两块

*optional parts: Two unit pedestals

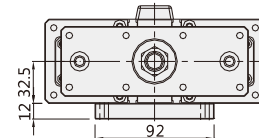


通过本体T型槽进行安装
Installation through the T groove of body
内六角螺钉M4*0.7颈部长度12mm
每块板上需要4PCS
Hexagonal bolt M4*0.7, neck length 12mm
Each board 4 pcs required

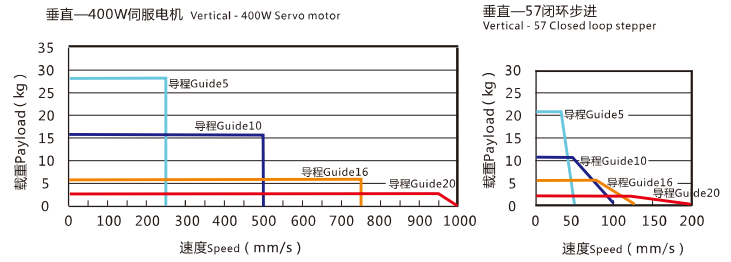
电机尺寸 The motor size



(图二) (Figure 2)

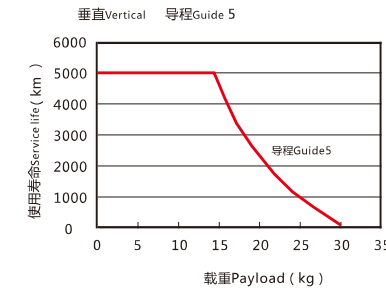


速度—载重 Speed -ayload



使用寿命 Service life

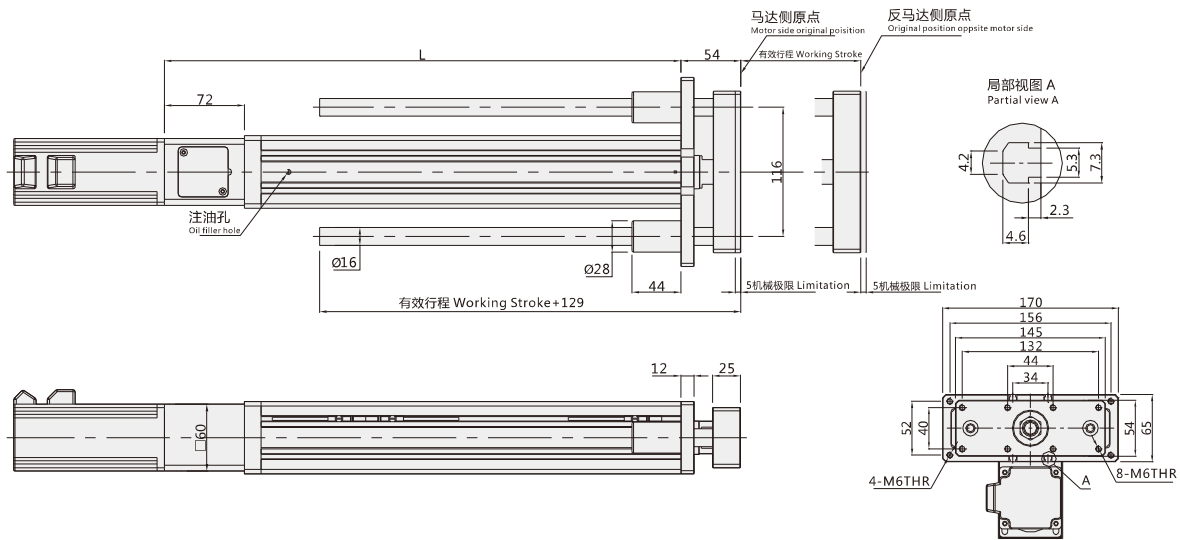
下列规格的使用寿命为5000km. The lifetime of the below specifications are 5000km.



双电机系列
Dual motors series
夹持机械手
Clamp type robot
电缸
Electric cylinder
旋转轴
Rotation ax
电动手箱
Electric Clamper
小型滑台
Mini Module
小型滑台
Linear Motor
组合机械手
Multi-axis actuator
四轴机器人
Cantilever 4 axis robot
水平关节机器人
Scara Robot
六轴机器人
Six-joint robot

BC:直联外置(External)

单位 Unit (mm)

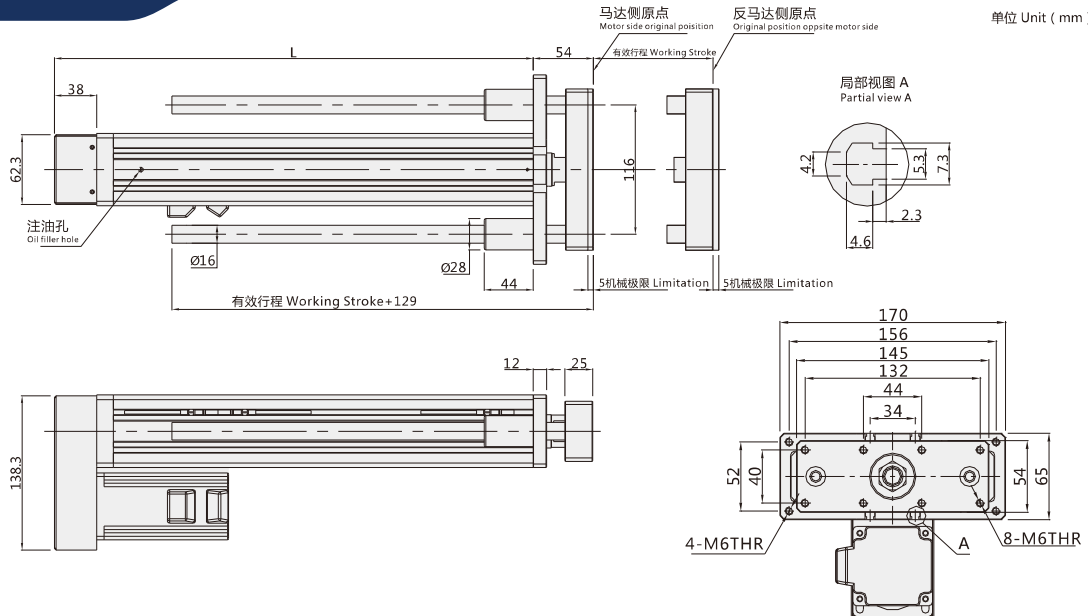


注以下不含电机重量。*如有特殊行程请先与技术人员联系。
Note: Not including motor weight. *In case special stroke please contact technical services.

有效行程 Working Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
重量KG Weight KG	4.6	5.3	6.0	6.7	7.4	8.1	8.8	9.5	10.2	10.9

BD:马达下折(Down 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	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	230	280	330	380	430	480	530	580	630	680
重量KG Weight KG	4.9	5.6	6.3	7.0	7.7	8.4	9.1	9.8	10.5	11.2

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/防静电环境
Timing belt drive
ESD environment
 丝杆传动/防静电环境
Ball screw drive
ESD 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
Cartesian 4 axis robot
 水平关节机器人
Scara Robot
 六轴机器人
Six-joint robot

旋转轴 Rotation axis

R01



最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
最大负载 1KG --- 336
Maximum Payload
本体宽度 80mm
Body Width

R05



最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
最大负载 5KG --- 337
Maximum Payload
本体宽度 90mm
Body Width

R10



最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
最大负载 10KG --- 338
Maximum Payload
本体宽度 97mm
Body Width

ZR03



最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
最大负载 15KG --- 339
Maximum Payload
本体宽度 97mm
Body Width

ADT-气动分割器
ADT-Pneumatic
Rotary Table



最大径向力 8000N
Max. radial force
最大切向力矩 500Nm --- 340
Max. tangential moment
最大扭矩(6 bar计算) 58.9Nm
Max. torque

LNR10-电动转台
Electric Rotary
Table



重复定位精度(°) ±0.05
Repeatability
最高扭矩 0.32Nm --- 343
Max. torque
最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
无机械限位时: 360°
Without the mechanical limit: 360°
有机械限位时: 310°
With the mechanical limit: 310°

LNR30-电动转台
Electric Rotary
Table



重复定位精度(°) ±0.05
Repeatability
最高扭矩 1.2Nm --- 346
Max. torque
最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
无机械限位时: 360°
Without the mechanical limit: 360°
有机械限位时: 320°
With the mechanical limit: 320°

LNR50-电动转台
Electric Rotary
Table



重复定位精度(°) ±0.05
Repeatability
最高扭矩 10Nm --- 349
Max. torque
最大旋转角 360°
Maximum rotation angle
无机械限位时: 360°
Without the mechanical limit: 360°
有机械限位时: 320°
With the mechanical limit: 320°