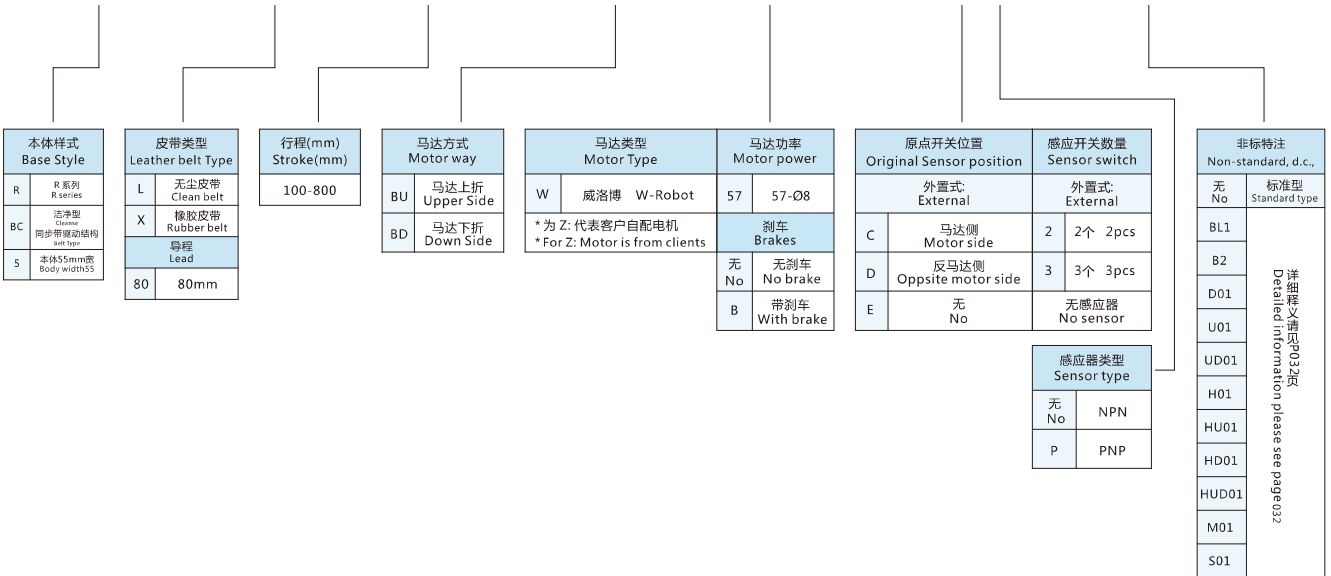


■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

RBC5 - **L80** - **S100** - **BU** - **ZW57** - **C3** -



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

同步带/同步带减速机
Timing belt drive
General environment

球蜗杆/蜗轮行星减速机
Ball screw drive
Dust-free environment

同步带/同步带减速机
Timing belt drive
Dust-free environment

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

同步带/同步带减速机
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

四轴悬臂机器人
Cantilever 4-axis robot

水平台关节机器人
Scara Robot

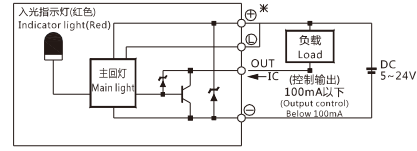
六轴机器人
Six-joint robot

丝杆传动/一般环境
 同步带传动/一般环境
 丝杆传动/无尘环境
 同步带传动/无尘环境
 RBC
 同步带传动/一般环境
 双电机滑台
 夹持机械手
 电动缸
 旋转轴
 电动手推
 小型滑台
 直线电机
 组合机械手
 四轴悬臂机器人
 水平关节机器人
 六轴机器人

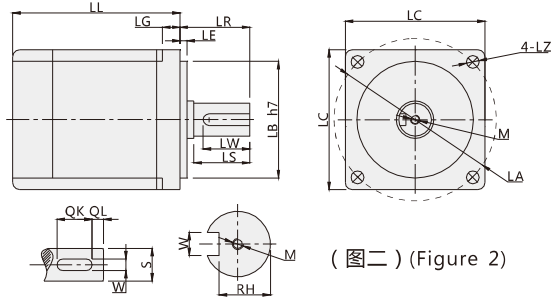
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	57电机 57 motor	
驱动方式 Drive Type	同步带驱动 Timing belt driving	
重复定位精度 Repeatability	±0.05	
导程 Lead(mm)	80	
最高速度 Maximum Speed(mm/sec) 马达转速 3000 Motor Speed(rpm/min)	400	
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	5
	垂直使用 Vertical	/
额定推力(N) Rated Thrust(N)	70	
直线导轨 Linear Guide (mm)	24x8.5-1	
原点感应器 Home Sensor	外挂安装 Outside Guide	EE-SX672(NPN) EE-SX672P(PNP)
	导轨安装 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)

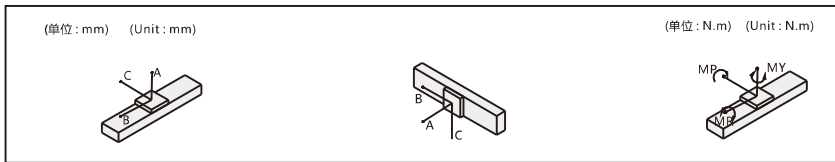
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(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
57电机 57 motor	威洛博	W57S□ V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	81	97	66.67	1.6	4.5	57	4.8	15	7.2	-	21	8h6	38.1h7	-	-	-

□表示为空 Stand for empty

容许负载力矩表 Allow Load Torque Table



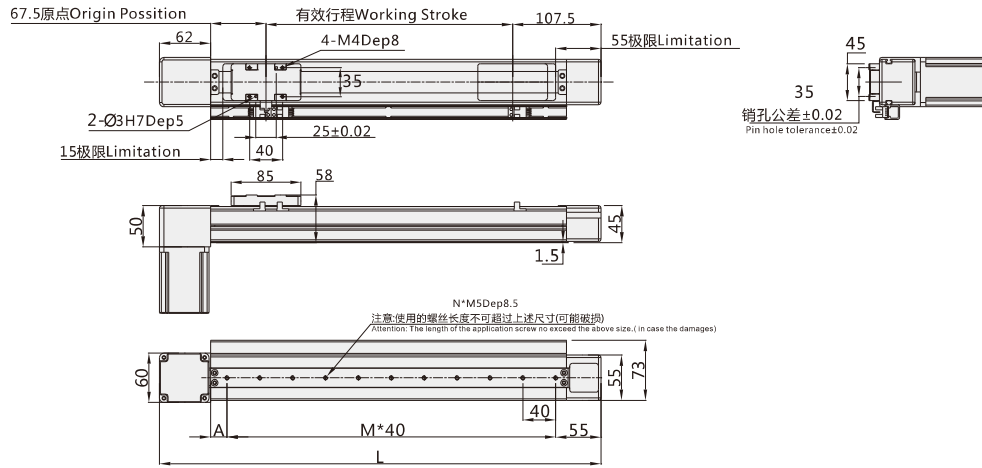
水平安装 Horizontal installation	A	B	C
1kg	250	32	100
2.5kg	108	12	38

墙面安装 Wall installation	A	B	C
1kg	75	23	170
2.5kg	22	0	65

最大静力矩 Maximum static torque	
MY	56
MP	56
MR	95

BD:马达下折(Down Side)

单位 Unit (mm)



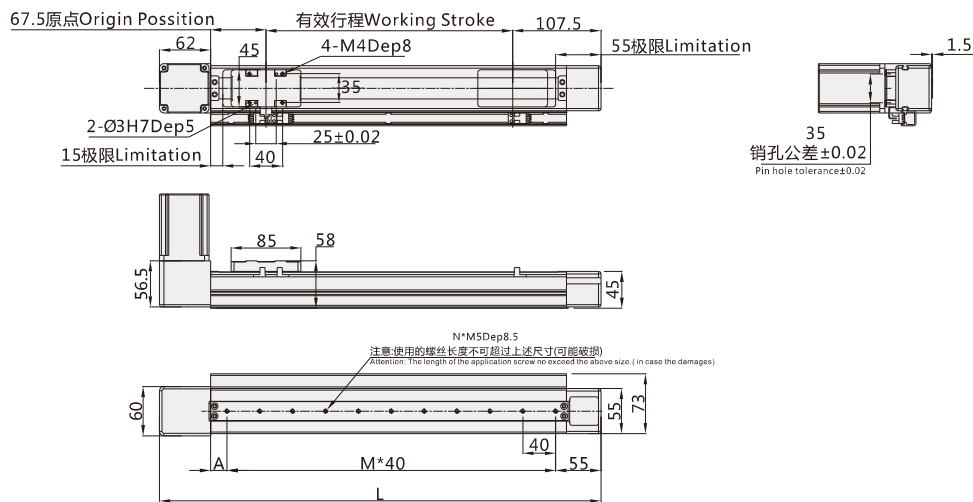
注以下不含电机重量。 Note: Not including motor weight.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037
M	5	6	7	9	10	11	12	14	15	16	17	19	20	21	22
N	6	7	8	10	11	12	13	15	16	17	18	20	21	22	23
A	20	30	40	10	20	30	40	10	20	30	40	10	20	30	40
重量KG Weight KG	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6

*如有特殊行程请先与技术人员联系。 *In case special stroke please contact technical services.

BU:马达上折(Upper Side)

单位 Unit (mm)

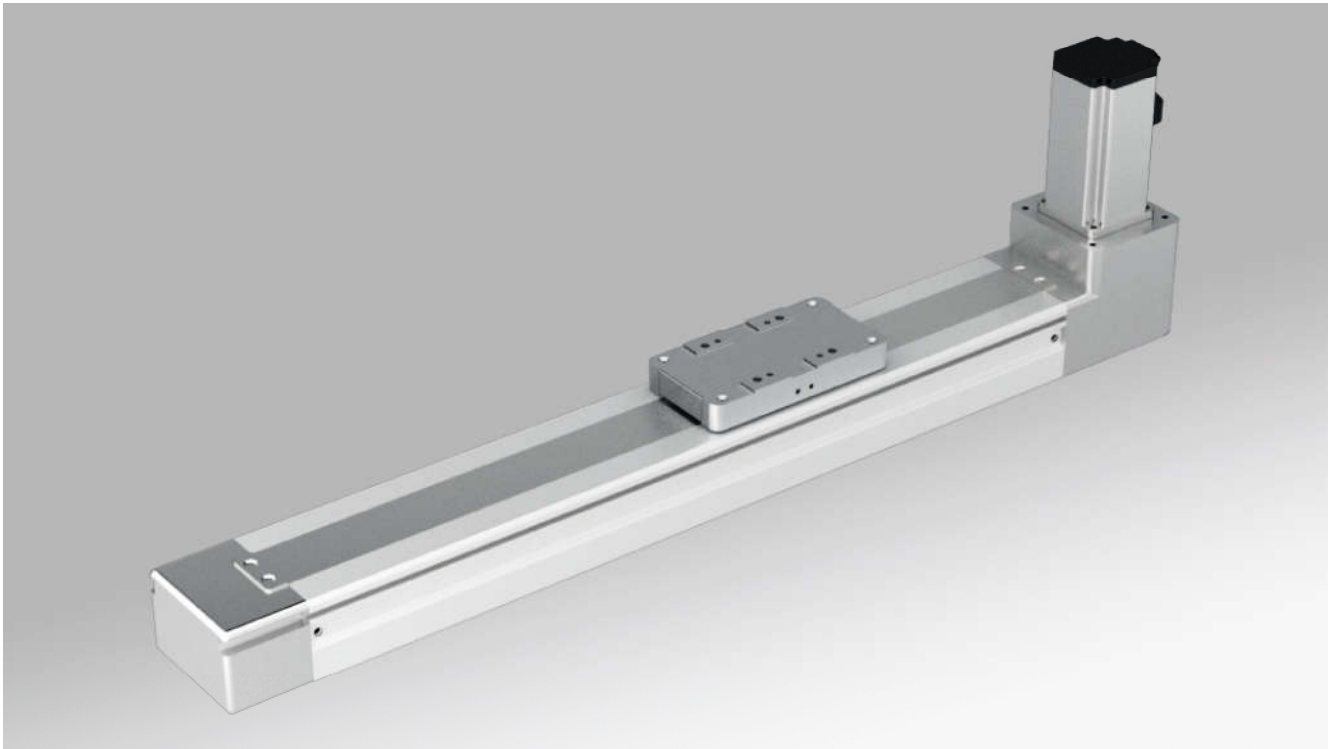


注以下不含电机重量。 Note: Not including motor weight.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	337	387	437	487	537	587	637	687	737	787	837	887	937	987	1037
M	5	6	7	9	10	11	12	14	15	16	17	19	20	21	22
N	6	7	8	10	11	12	13	15	16	17	18	20	21	22	23
A	20	30	40	10	20	30	40	10	20	30	40	10	20	30	40
重量KG Weight KG	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6

*如有特殊行程请先与技术人员联系。 *In case special stroke please contact technical services.

RBC6



■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

RBC6 — L80 — S100 — BU — ZW57 — C3 —

本体样式 Base Style		皮带类型 Leather belt Type		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.,	
R	R系列 R-Series	L	无尘皮带 Clean belt	100-800	BU	马达上折 Upper Side	W	威洛博 W-Robot	57	57-Ø8	C	外置式 External	2	2个 2pcs	BL1	详细见附录P022页 Detailed information please see page 022
BC	洁净型 Cleanse 同步带驱动结构 Seri type	X	橡胶皮带 Rubber belt		BD	马达下折 Down Side	*为 Z: 代表客户自配电机 *For Z: Motor is from clients		刹车 Brakes		D	外置式 External	3	3个 3pcs	B2	
6	本体65mm宽 Body width65	80	80mm								E	无 No	无感应器 No sensor	D01		
														U01		
														UD01		
														H01		
														HU01		
														HD01		
														HUD01		
														M01		
														S01		

感应器类型 Sensor type	
无 No	NPN
P	PNP

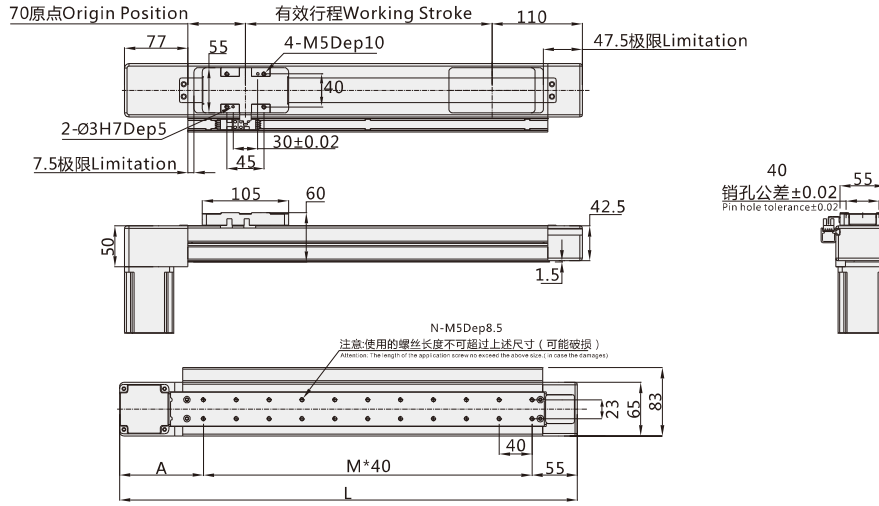
丝杆传动 / 一般环境
Ball screw drive
General environment
 同步带传动 / 一般环境
Timing belt drive
General environment
 丝杆传动 / 无尘环境
Ball screw drive
Dust-free environment
 同步带传动 / 无尘环境
Timing belt drive
Dust-free environment
 RBC
 同步带传动 / 一般环境
Timing belt drive
General environment
 双电机滑台
Dual motors series
 夹持机械手
Clamp 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
Multiscale 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

RBC6

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
 RBC
 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
 Multiscale 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-axis robot

BD:马达下折(Down Side)

单位 Unit (mm)



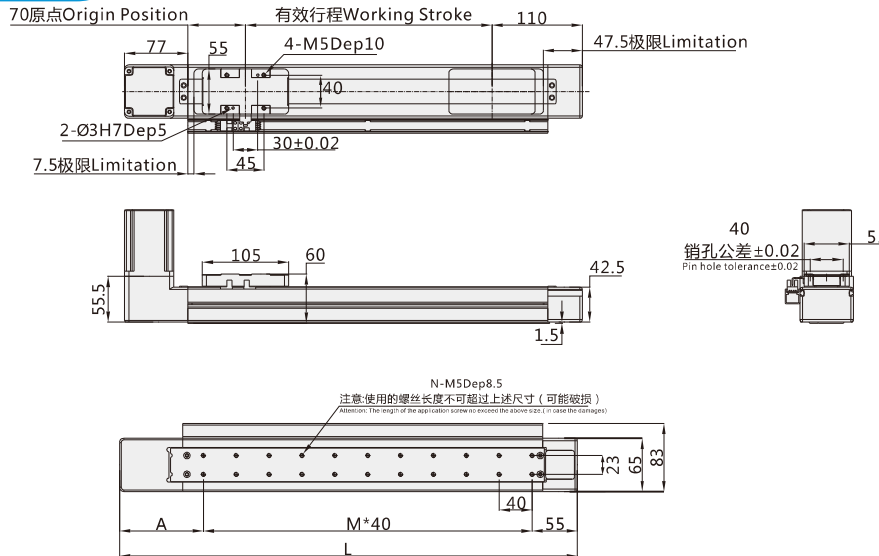
注以下不含电机重量。 Note: Not including motor weight.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	357	407	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057
M	5	7	8	9	10	12	13	14	15	17	18	19	20	22	23
N	12	16	18	22	22	26	28	30	32	36	38	40	42	46	48
A	102	72	82	92	102	72	82	92	102	72	82	92	102	72	82
重量KG Weight KG	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5

*如有特殊行程请先与技术人员联系。 *In case special stroke please contact technical services.

BU:马达上折(Upper Side)

单位 Unit (mm)



注以下不含电机重量。 Note: Not including motor weight.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	357	407	457	507	557	607	657	707	757	807	857	907	957	1007	1057
M	5	7	8	9	10	12	13	14	15	17	18	19	20	22	23
N	12	16	18	22	22	26	28	30	32	36	38	40	42	46	48
A	102	72	82	92	102	72	82	92	102	72	82	92	102	72	82
重量KG Weight KG	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.7	4.9	5.1	5.3	5.5

*如有特殊行程请先与技术人员联系。 *In case special stroke please contact technical services.