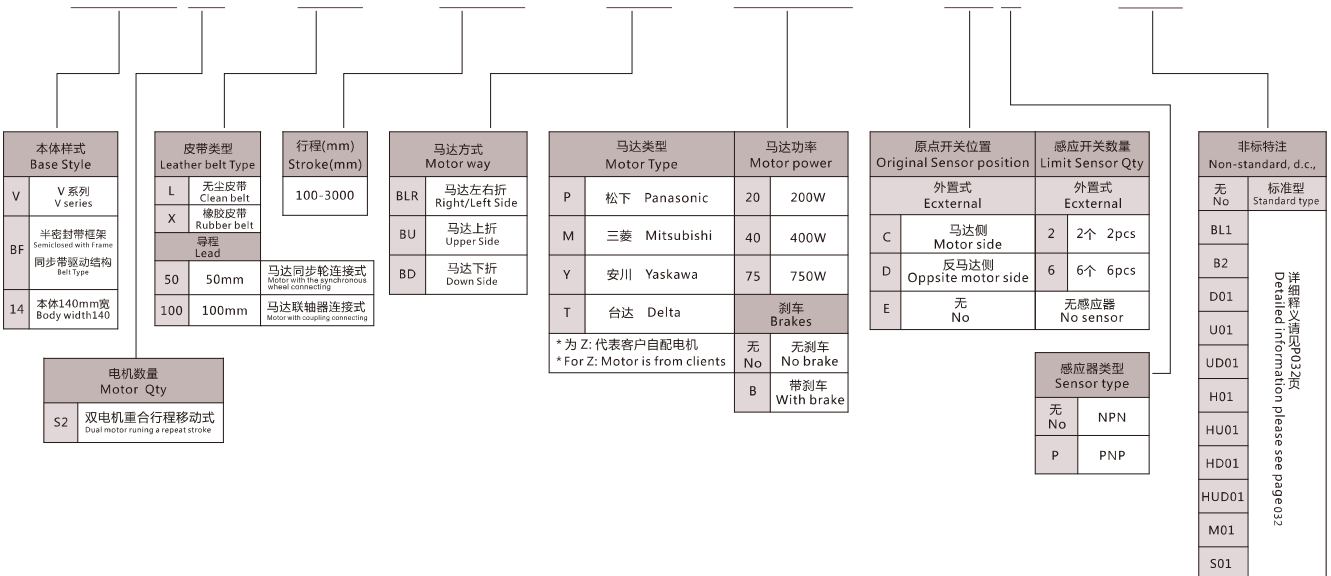


## ■ 马达安装方式 Motor direction



## ■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VBF14S2 — L50 — S100 — BLR — ZP40B — C6



球面减速器 / 行星减速器  
Ball screw drive / Planetary gear drive  
General environment  
 同步带驱动 / 同步带驱动  
Timing belt drive  
General environment  
 同步带驱动 / 同步带驱动  
Timing belt drive  
Dust-free environment  
 同步带驱动 / 同步带驱动  
Timing belt drive  
Dust-free environment  
 同步带驱动 / 同步带驱动  
Timing belt drive  
General environment  
 同步带驱动 / 同步带驱动  
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

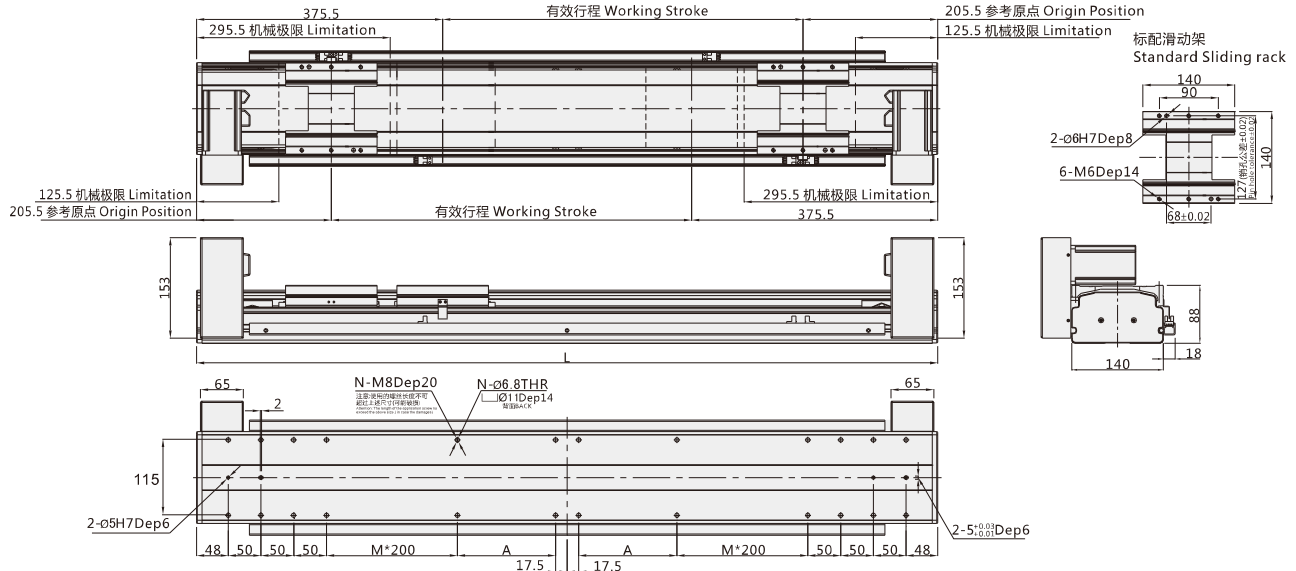




# VBF14S2

## BU:马达上折(Upper Side)

单位 Unit (mm)



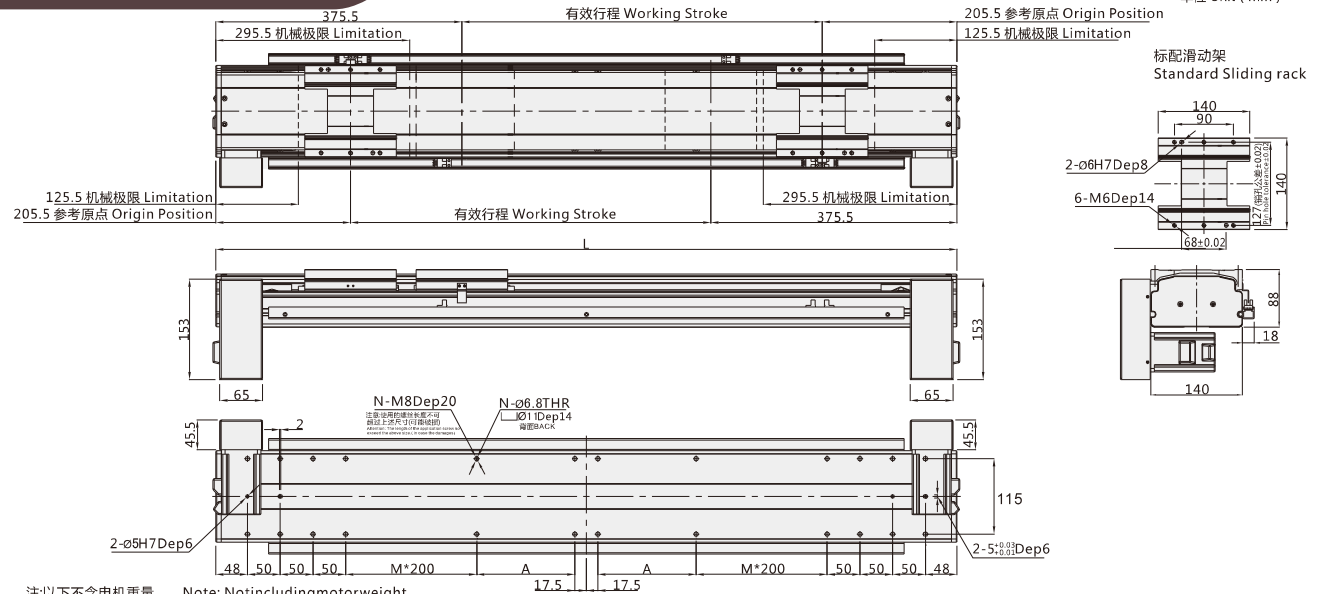
注以下不含电机重量。 Note: Not including motor weight.

有效行程 Working Stroke	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731	1781	1831	1881	1931	1981	2031	2081
M	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
N	20	20	20	20	24	24	24	24	24	24	24	24	28	28	28	28	28	28	28	28	32	32	32	32	32	32	32	32	36
A	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25
重量 KG Weight KG	29.4	30.4	31.4	32.4	33.4	34.4	35.4	36.4	37.4	38.4	39.4	40.4	41.4	42.4	43.4	44.4	45.4	46.4	47.4	48.4	49.4	50.4	51.4	52.4	53.4	54.4	55.4	56.4	57.4

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

## 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	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	1481	1531	1581	1631	1681	1731	1781	1831	1881	1931	1981	2031	2081
M	0	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1	1	2	2	2	2	2	2	2	2	3	3	3	3	3	3	3	3	4
N	20	20	20	20	24	24	24	24	24	24	24	24	28	28	28	28	28	28	28	28	32	32	32	32	32	32	32	32	36
A	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25	50	75	100	125	150	175	200	25
重量 KG Weight KG	29.4	30.4	31.4	32.4	33.4	34.4	35.4	36.4	37.4	38.4	39.4	40.4	41.4	42.4	43.4	44.4	45.4	46.4	47.4	48.4	49.4	50.4	51.4	52.4	53.4	54.4	55.4	56.4	57.4

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

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  
 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  
 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 Multiaxes actuator  
 四轴层压机机器人 Confirmer 4 axis robot  
 水平关节机器人 Scara Robot  
 六轴机器人 Six-joint robot