

■ 马达安装方式 Motor direction



■ 型号表示方式 Guide for Model Selection

VC14D2 — L20 — P — S100 — BC — ZP40B — C4 —

本体样式 Base Style	丝杆导程 Ball Screw Lead	精度等级 Accuracy class	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 Limit Sensor Qty	非标备注 Non-standard, d.c.,	
V V系列 Vseries	LS 5mm	P 精密级 High precision	100-1500	BA 基本型 Basis	P 松下 Panasonic	40 400W	外置式 Ecexternal	外置式 Ecexternal	无 No	标准型 Standard type
C 洁净型全封闭样式 Cleanse Fully-enclosed	L10 10mm	C 普通级 Common precision		BC 直联外置 External	M 三菱 Mitsubishi	75 750W	C 马达侧 Motor side	2 2个 2pcs	BL1	详细英文请见P032页 Detailed information please see page 032
14 本体140mm宽 Body width 140	L20 20mm			BLR 马达左右折 Right/Left Side	Y 安川 Yaskawa	刹车 Brakes	D 反马达侧 Oppsite motor side	6 6个 6pcs	B2	
	L40 40mm				T 台达 Delta	无 No	E 无 No	无感应器 No sensor	D01	
					W 威洛博 W-Robot	带刹车 With brake			U01	
									UD01	
									H01	
									HU01	
									HD01	
									HU01	
									M01	
									S01	

球蜗杆/蜗轮蜗杆
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

四轴感应机器人
Cantilever 4 axis robot

水平关节机器人
Scara Robot

六轴机器人
Six-joint robot

VC14D2

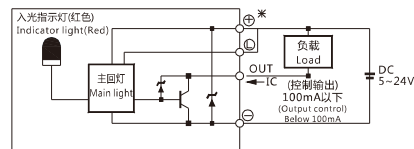


丝杆传动/一般环境 Ball screw drive General environment
 滚珠丝杆驱动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
 丝杆传动/无尘环境 Ball screw drive Dust-free environment
 同步带传动/一般环境 Timing belt drive General environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 同步带传动/无尘环境 Timing belt drive Dust-free environment
 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 Reaction 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

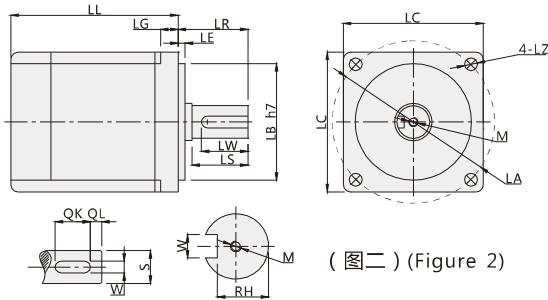
基本规格 Specification

马达功率 AC (W) Motor power AC (W)	400W/750W				
滚珠丝杆驱动-外径 (mm) BallScrewØ	C级 (C7)	20			
	P级 (C5)	20			
重复定位精度 (mm) Repeatability	C级 (C7)	±0.01			
	P级 (C5)	±0.006			
滚珠丝杆导程 BallScrew Lead(mm)	5	10	20	40	
最快速度 MaximumSpeed(mm/sec)	250	500	1000	2000	
马达转速 3000 Motor Speed(rpm/mim)					
最大载重(kg) Maximum Payload(kg)	水平使用 Horizontal	110/115	100/105	75/80	30/50
	垂直使用 Vertical	40/45	29/35	14/20	5/10
额定推力(N) RatedThrust(N)	1388/2565	694/1281	347/640	347/640	
直线导轨 Linear Guide (mm)	20x15.5 -2				
联轴器 Coupling (mm)	14x12		19x12		
马达功率 Motor Output	400W		750W		
原点感应器 Home Sensor	外挂 Outside	EE-SX672(NPN)	EE-SX672P(PNP)		
	导轨安装 Outside 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)

* 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；行程超过800时会产生丝杆共振，每增加100行程请将速度降低15%；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。
 * Above repeatability is within stroke 300mm, if logner travel needed, it will be lower. In case stroke over 600 will lead to swing of ball screw, please slow down the speed 15%. Please note figure 2 motor size is same with table 1, or needed to replace coupler and motor holder.

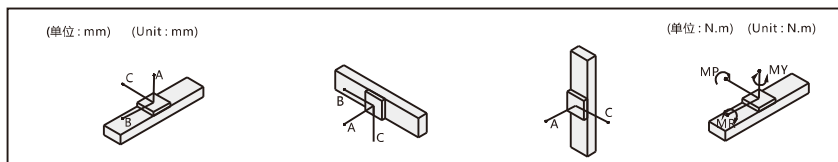
搭配伺服马达一览表 Servo Motor Matches List

(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	
200W	松下 Panasonic	MSMJ022G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	79.5	115.5	70	3	4.5	60	6.5	20	8.5	4h9	30	11h6	50h7	M4x8L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20602□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	105.5	141.5	70	3	5.5	60	7.5	20	11	5	30	14h6	50h7	M4x15L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS23□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	99.5	131.5	70	3	5.8	62	7	-	-	-	30	14h6	50h7	-	-	-
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	-	-
	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	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	-	-	-
750W	松下 Panasonic	MSMJ082G1□	V: 带刹车 U: 无刹车 V: With brake U: No brake	122	149	90	3	6	80	8	25	15.5	6h9	35	19h6	70h7	M5x10L	-	-
	台达 Delta	ECMA-C20807□S	S: 带刹车 R: 无刹车 S: With brake R: No brake	138.3	178	90	3	6.6	80	8	25	15.5	6	35	19h6	70h7	M6x20L	-	-
	三菱 Mitsubishi	HC-KFS73□K	B: 带刹车 □: 无刹车 B: With brake □: No brake	142	177.5	90	3	6.6	82	8	-	-	-	40	19h6	70h7	-	-	-

□表示为空 Stand for empty

容许负载力矩表 Allow Load Torque Table

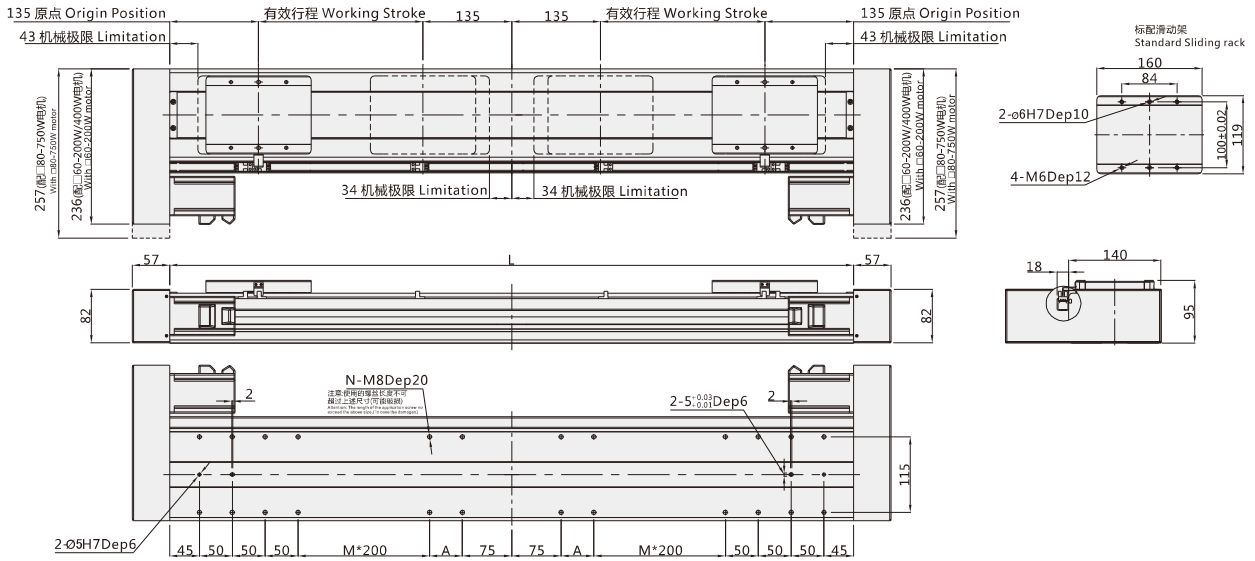


水平安装 Horizontal installation				墙面安装 Wall installation				垂直安装 Vertical installation			最大静态力矩 Maximum static torque			
	A	B	C		A	B	C		A	C	MY	MR		
导程 5 Lead 5	55kg	2235	327	433	导程 5 Lead 5	55kg	378	263	1829	导程 5 Lead 5	15kg	1133	915	
	95kg	1500	156	249		95kg	208	124	1497		25kg	908	743	784
	115kg	1385	152	202		115kg	163	89	1377		45kg	745	722	788
导程 10 Lead 10	55kg	1830	321	428	导程 10 Lead 10	55kg	400	265	1831	导程 10 Lead 10	10kg	1334	1334	
	70kg	1508	190	252		70kg	220	135	1508		20kg	788	788	563
	90kg	1389	156	206		90kg	173	100	1389		35kg	563	563	1265
导程 20 Lead 20	25kg	1989	675	746	导程 20 Lead 20	25kg	737	612	1930	导程 20 Lead 20	1kg	1265	1265	
	45kg	1332	395	445		45kg	427	332	1260		5kg	1114	1114	489
	78kg	1047	238	201		78kg	253	174	944		20kg	489	489	

VC14D2

BLR:马达左右折(Left/Right 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	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	740	840	940	1040	1140	1240	1340	1440	1540	1640	1740	1840	1940	2040	2140	2240	2340	2440	2540	2640	2740	2840	2940	3040	3140	3240	3340	3440	3540
M	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7
N	20	20	20	24	24	24	24	28	28	28	28	32	32	32	32	36	36	36	36	40	40	40	40	44	44	44	44	48	48
A	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
重量 KG Weight KG	22.0	23.4	24.8	26.2	27.6	29.0	30.4	31.8	33.2	34.6	36.0	37.4	38.8	40.2	41.6	43.0	44.4	45.8	47.2	48.6	50.0	51.4	52.8	54.2	55.6	57.0	58.4	59.8	61.2

*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/滚珠丝杆
Ball screw drive
General environment
- 同步带传动/同步带传动
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/无尘环境
Timing belt drive
Dust-free 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 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
Cartesian 4 axis robot
- 水平关节机器人
Scara Robot
- 六轴机器人
Six-joint Robot