C011

选型指南 IK系列 单轴机器人

IX系列

单轴机器人

BS系列 单轴机器人

BSC系列 单轴机器人

TSH系列

单轴机器人 TSC系列 单轴机器人 IRV2/IRV3系列 直交机器人 RC系列 机器人控制器

参考资料

BS-100 单轴机器人 滚珠螺杆型 本体宽幅100mm, 单导轨结构

马达直接安装型





特殊选项

型式	说明	参照页
RH	原点变更到远离马达侧	P021
PN	光电传感器采用PNP型	P021
ST	行走平行度高精度定制	P021
BK	外观采用黑色光泽	P021
FB	特殊滑块长度	P021
Q	安装孔变更	P021
Z	马达客户自配	P021

技术参数

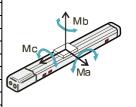
驱动功率(W)		200						
额定扭矩(N·m)		0.64						
滚珠丝杠导程(mm)	5	10	16	20			
最高速度(mm/sec))	250	500	800	1000			
额定加速度(mm/se	ec²) (注1)	0.15G	0.3G	0.3G	0.3G			
最大可搬重量(kg)	水平	46	25	17	13			
取八刊版主里(Ng)	垂直	18	15	10	7			
额定推力(N)		723	361	226	181			
行程范围(mm)			100~800	(50间隔))			
马达额定转速		3000RPM						

注1:1G=9800mm/sec2。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

通用规格

重复定位精度	C级±0.01mm,P级±0.005mm							
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级							
动态容许力矩	Ma: 14.2N·m, Mb: 14.2N·m, Mc: 34.1N·m							
负荷允许伸出长度	300mm以下							
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组							
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M							
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽							
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下							
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。							
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)							
注1.动态容许力矩以面	注1.动态容许力矩以直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。							



BS-50

BS-75

BS-100N

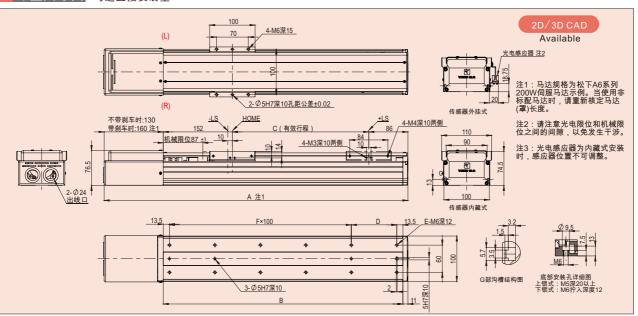
BS-125S

BS-125

BS-150

BS-180

外型尺寸图 马达直接安装型



口士因儿口兴田

* 1-

尺寸图1	尺寸图代亏说明・ 版里 単位: mm														
有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
A (注1)	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168
В	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027
С	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Е	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22
F	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9
质量(kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4

注1:带刹车时,总长增加30mm,重量不含马达。注2:当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临 界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。 一般每增加100mm,速度应下调10~15%。 注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。 注3:提高加速度会降低可搬运重量。建议加 减速低于额定值运行,否则可能导致机械手 寿命缩短和损坏。

BS-50

BS-75

BS-100N

BS-125S

BS-125

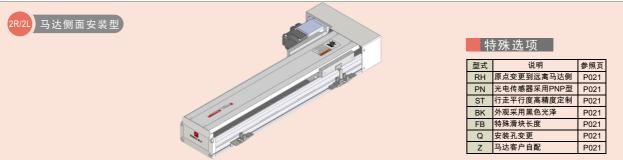
BS-150

BS-180

BS-100 单轴机器人 滚珠螺杆型 本体宽幅100mm, 单导轨结构

马达侧面安装型





技术参数

BS系列 滚珠丝杠半封闭型

驱动功率(W)		200						
额定扭矩(N·m)		0.64						
滚珠丝杠导程(mm)	5	10	16	20			
最高速度(mm/sec))	250	500	800	1000			
额定加速度(mm/se	ec²) (注1)	0.15G	0.3G	0.3G	0.3G			
最大可搬重量(kg)	水平	46	25	17	13			
取八可級主里(Kg)	垂直	18	15	10	7			
额定推力(N)		723	361	226	181			
行程范围(mm)		100~800(50间隔)						
马达额定转速		3000RPM						
	2							

通用规格

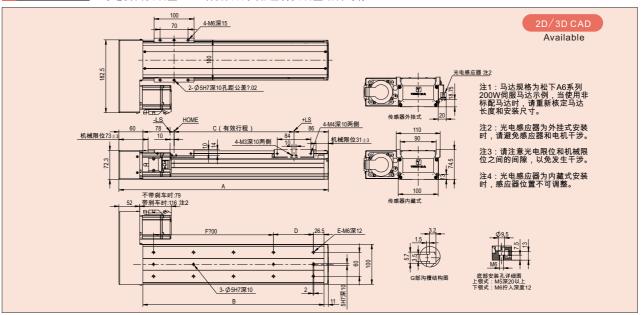
重复定位精度	C级±0.01mm,P级±0.005mm						
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级						
动态容许力矩	Ma: 14.2N·m, Mb: 14.2N·m, Mc: 34.1N·m						
负荷允许伸出长度	300mm以下						
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组						
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M						
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽						
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下						
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。						
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)						
注1:动态容许力矩以直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。							



注1:1G=9800mm/sec2。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

马达侧面安装型 (2R右侧安装示例,左右安装型结构对称)



日 士 图 化 旦 道 明

人力	パリ含代 写 G M ・ 原 里 中位: m m															
有效行	亍程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Α		324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
В		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953
С		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Е		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
F		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
质量(l	kg)	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0	6.5	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	11.0

注1:重量不含马达。注2:当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临 界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。 一般每增加100mm,速度应下调10~15%。 注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。 注3:提高加速度会降低可搬运重量。建议加 减速低于额定值运行,否则可能导致机械手 寿命缩短和损坏。

C012 VINKO

C013

选型指南 IK系列 ^{单轴机器人}

IX系列

单轴机器人

BS系列 单轴机器人

BSC系列 单轴机器人

TSH系列

单轴机器人 TSC系列 单轴机器人 IRV2/IRV3系列 直交机器人 RC系列 机器人控制器 参考资料

BS-100 单轴机器人 滚珠螺杆型 本体宽幅 100mm, 单导轨结构

马达底侧安装型





特殊选项

型式	说明	参照页
RH	原点变更到远离马达侧	P021
PN	光电传感器采用PNP型	P021
ST	行走平行度高精度定制	P021
BK	外观采用黑色光泽	P021
FB	特殊滑块长度	P021
Q	安装孔变更	P021
Z	马达客户自配	P021

技术参数

	200					
	0.64					
	5	10	16	20		
	250	500	800	1000		
ec²) (注1)	0.15G	0.3G	0.3G	0.3G		
水平	46	25	17	13		
垂直	18	15	10	7		
	723	361	226	181		
	100~800(50间隔)					
	3000RPM					
	c²) (注1) 水平	250 c²) (注1) 0.15G 水平 46 垂直 18 723	0. 0. 5 10 250 500 c²)(注1) 0.15G 0.3G 水平 46 25 垂直 18 15 723 361 100~800	0.64 5 10 16 250 500 800 c²)(注1) 0.15G 0.3G 0.3G 水平 46 25 17 垂直 18 15 10 723 361 226 100~800(50间隔)		

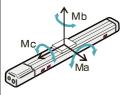
注1:1G=9800mm/sec²。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

通用规格

重复定位精度	C级±0.01mm,P级±0.005mm							
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级							
动态容许力矩	Ma: 14.2N·m, Mb: 14.2N·m, Mc: 34.1N·m							
负荷允许伸出长度	300mm以下							
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组							
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M							
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽							
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下							
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。							
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)							
シャナナウン ナルロリア	ジ4.コ 大宛とも佐い古体にコガニに土ま合と40000Lロサかれ店							

注1:动态容许力矩以直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。



BS-50

BS-75

BS-100

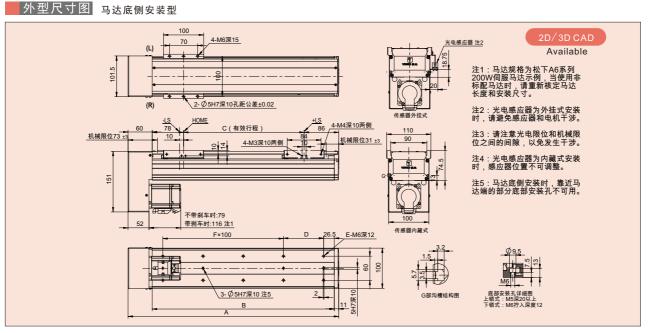
BS-100N

BS-125S

BS-125

BS-150

BS-180



尺寸图代号说明・质量

单位:mm

尺寸图代亏说明・庾重 単位: mm															
有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
Α	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024
В	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953
С	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
D	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
Е	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
F	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
质量(kg)	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0	6.5	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	11.0

注1: 重量不含马达。注2: 当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。一般每增加100mm,速度应下调10-15%。注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。注3:提高加速度会降低可搬运重量。建议加减速低于额定值运行,否则可能导致机械手寿命缩短和损坏。

BS-50

BS-75

BS-100

BS-125S

BS-125

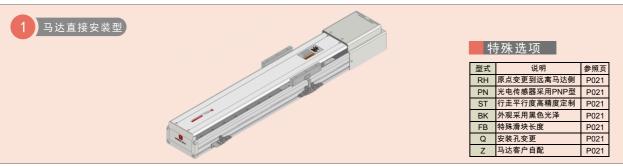
BS-150

BS-180

BS-100N 单轴机器人 滚珠螺杆型 本体宽幅 100mm, 双导轨结构

马达直接安装型





技术参数

BS系列 滚珠丝杠半封闭型

驱动功率(W)		200						
额定扭矩(N·m)			0.	64				
滚珠丝杠导程(mm)	5	10	16	20			
最高速度(mm/sec))	250	500	800	1000			
额定加速度(mm/se	əc²) (注1)	0.15G	0.3G	0.3G	0.3G			
最大可搬重量(kg)	水平	50	28	20	16			
取八刊版主里(Kg)	垂直	20	19	12	8			
额定推力(N)		723	361	226	181			
行程范围(mm)			100~800	(50间隔))			
马达额定转速		3000RPM						

注1:1G=9800mm/sec²。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

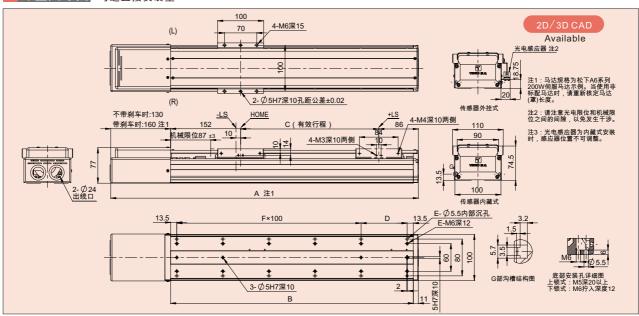
通用规格

重复定位精度	C级±0.01mm,P级±0.005mm
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级
动态容许力矩	Ma: 29.6N·m, Mb 29.6 N·m, Mc 38.8 N·m
负荷允许伸出长度	300mm以下
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)
33 . =1 35 1 t==	± /5 /= -1 × - /- + ± 4 × 100001 = -1 +5 × /5

注1:动态容许力矩以直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。

Mc Mb

外型尺寸图 马达直接安装型



尺寸图代号说明・质量

单	イ☆	m	m

,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,										1 =						
有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
A (注1)	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	
В	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	
С	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
D	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
E	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	
F	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	
质量(kg)	4.4	4.9	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	

注1:带刹车时,总长增加30mm,重量不含马达。注2:当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

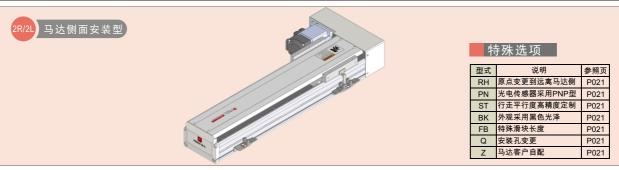
注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。一般每增加100mm,速度应下调10-15%。注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。注3:提高加速度会降低可搬运重量。建议加减速低于领定值运行,否则可能导致机械手寿命缩短和损坏。

C014 VINKO

BS-100N 单轴机器人 滚珠螺杆型本体宽幅100mm,双导轨结构

马达侧面安装型





技术参数

驱动功率(W)			20	00						
额定扭矩(N·m)			0.64							
滚珠丝杠导程(mm)	5	10	16	20					
最高速度(mm/sec))	250	500	800	1000					
额定加速度(mm/se	ec²) (注1)	0.15G	0.15G 0.3G 0.3G 0.3G							
最大可搬重量(kg)	水平	50	28	20	16					
取八引放至里(kg)	垂直	20	19	12	8					
额定推力(N)		723	361	226	181					
行程范围(mm)		100~800(50间隔)								
马达额定转速		3000RPM								

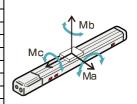
注1:1G=9800mm/sec²。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

通用规格

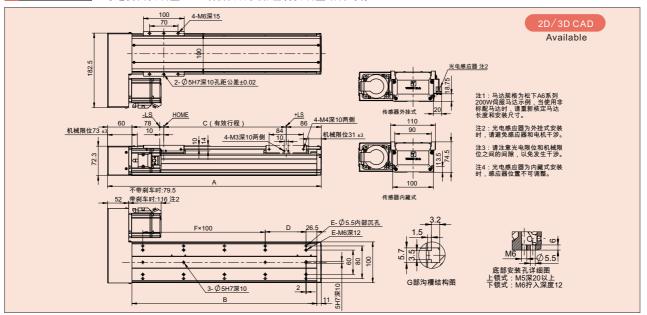
重复定位精度	C级±0.01mm, P级±0.005mm
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级
动态容许力矩	Ma: 29.6N·m, Mb 29.6 N·m, Mc 38.8 N·m
负荷允许伸出长度	300mm以下
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)

注1:动态容许力矩以直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。



1

■外型尺寸图 马达侧面安装型 (2R右侧安装示例,左右安装型结构对称)



尺寸图代号说明。质量

单位: mm

74 7 14 7 70 77 75 1											T = · · · · · · ·					
有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
Α	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024	
В	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	
С	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
D	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
E	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	
F	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	
质量(kg)	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0	6.5	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	11.0	
	_ ==								= .							

注1: 重量不含马达。注2: 当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。一般每增加100mm,速度应下调10-15%。注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。注2:用搬运重量。建议加减速低于额定值运行,否则可能导致机械手寿命缩短和损坏。

C015

选型指南

IK系列 单轴机器人

IX系列 单轴机器人

BS系列 单轴机器人

BSC系列 单轴机器人

TSH系列 单轴机器人

TSC系列 单轴机器人

IRV2/IRV3系列 直交机器人

RC系列 机器人控制器

参考资料

BS-50

BS-75 BS-100

BS-125S

BS-125

BS-150

BS-180

滚珠丝杠型单轴机器

BS-50

BS-75

BS-100

BS-125S

BS-125

BS-150

BS-180

单轴机器人 滚珠螺杆型 本体宽幅100mm, 双导轨结构

马达底侧安装型



通用规格



特殊选项

说明	参照页
原点变更到远离马达侧	P021
光电传感器采用PNP型	P021
行走平行度高精度定制	P021
外观采用黑色光泽	P021
特殊滑块长度	P021
安装孔变更	P021
马达客户自配	P021
	原点变更到远离马达侧 光电传感器采用PNP型 行走平行度高精度定制 外观采用黑色光泽 特殊滑块长度 安装孔变更

技术参数

BS系列 滚珠丝杠半封闭型

驱动功率(W)		200								
额定扭矩(N·m)			0.64							
滚珠丝杠导程(mm)	5	10	16	20					
最高速度(mm/sec)	250	500	800	1000					
额定加速度(mm/se	ec²) (注1)	0.15G	0.15G 0.3G 0.3G 0.3G							
是士可拠重要(レ゚ペ)	水平	50	28	20	16					
取八刊版主里(Kg)	垂直	20	19	12	8					
额定推力(N)		723	361	226	181					
最大可撒重量(kg) 垂直 额定推力(N) 行程范围(mm) 马达额定转速		100~800(50间隔)								
马达额定转速			3000	RPM						
**	2									

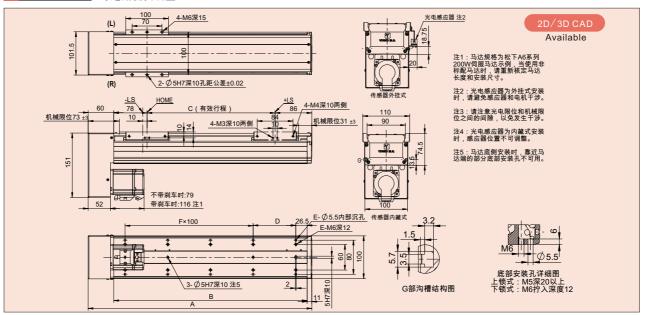
重复定位精度	C级±0.01mm,P级±0.005mm						
驱动机构	C级Φ16mm转造C7级,P级Φ16mm研磨C5级						
动态容许力矩	Ma: 29.6N·m, Mb 29.6 N·m, Mc 38.8 N·m						
负荷允许伸出长度	300mm以下						
感应器	①-LS,②HOME,③+LS OMRON EE-SX674 ×3组						
感应器出线长度	感应器线缆长度:2M						
基座材质	硬质挤压铝型材,白色光泽						
安装面精度要求	平面度0.05mm以下,P级0.02mm以下						
防尘设计	半封密防尘,粉尘颗粒环境不可用。						
使用环境	0~40℃,85%RH(无凝结)						
注1:动态容许力矩以I	直线运动单元行走寿命为10000km时的数值。						



注1:1G=9800mm/sec2。

注2:使用非上述功率马达时请依据实际参数推算。

外型尺寸图 马达底侧安装型



尺寸图代号说明・质量

八寸图代专说明:原里										早世: 冊冊								
有效行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800			
Α	324	374	424	474	524	574	624	674	724	774	824	874	924	974	1024			
В	253	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953			
С	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800			
D	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100			
Е	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20			
F	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8			
质量(kg)	4.0	4.5	5.0	5.5	6.0	6.5	7.0	7.5	8.0	8.5	9.0	9.5	10.0	10.5	11.0			

注1:重量不含马达。注2:当行程超过800mm时,请向技术人员洽询。

选型提示

注1:当行程大于600mm时,可能会因丝杠临 界速度产生共振和抖动,应下调运行速度。 一般每增加100mm,速度应下调10~15%。 注2:可搬运重量是额定加速度时的数据。 注3:提高加速度会降低可搬运重量。建议加 减速低于额定值运行,否则可能导致机械手 寿命缩短和损坏。

C016 VINKO

C017

选型指南

IK系列 单轴机器人

IX系列 单轴机器人

> BS系列 单轴机器人

BSC系列 单轴机器人

TSH系列 单轴机器人

TSC系列 单轴机器人

IRV2/IRV3系列 直交机器人

RC系列 机器人控制器

参考资料

BS-50

BS-75

BS-100

3S-100N

BS-125S

BS-125

BS-150

BS-180