LIMON

PRECISION&SPEED

LIMON AUTO TECH CO., LTD.

LINEAR PRECISION LINEAR SPEED

www.limonrobot.cn

LIMON
PRECISION&SPEED

萊盟機器人有限公司成立于2002年，總部位於中國臺灣，為全球客戶定制自動化產品並提供專業的解決方案。主營產品線性模組、中空旋轉平臺和線性馬達已廣泛應用於液晶面板行業、電子行業、光伏行業等各大工業領域。

自成立以來，LIMON不斷專注、創新于工業機器人及自動化相關行業。目前LIMON在國內多個城市已設立駐點辦事處，快速回應客戶需求;業務遍佈全球30多個國家和地區，與各大國際知名品牌競爭;每年參加10次以上大型全球展會，時刻把握行業最新動態;為客戶提供超過1400個解決方案，用心追求專業定制化服務。

LIMON以高效務實的態度，為客戶提供合適的方案、高品質的產品及專業快捷的服務，只為實現與客戶的共贏；以推動中國工業產業升級為使命，助力中國智能製造，致力於成為智能裝備企業最信賴的合作夥伴。

LIMON AUTO TECH CO., LTD Founded in 2002, headquarters located in Taiwan, has been providing professional solutions and customized automation products for global customers. Our company mainly focus on linear module, linear motor, hollow rotating actuator and other related products of linear motion system, all of which have been widely used in major industrial fields like LCD panel industry, electronic industry, photovoltaic industry.

Ever since our establishment, we have been concentrating and innovating in the automation related industries. At present, we have founded our service points in many cities all over China, which makes us have the ability to respond to customers' requirements quickly; our business has covered more than 30 countries/regions around the world and competes with major international famous brands; each year, we participates in more than 10 large-scale global exhibitions to keep abreast of the latest trends of the industry, provides more than 1400 solutions for customers and pursues professional customized services.

LIMON as a high-tech manufacturer with an efficient and pragmatic attitude, keeping providing customers with appropriate solutions, high-quality products, professional and fast services, trying to achieve the win-win business with our partner. With the mission of promoting Chinese industrial upgrading, we contribute to Chinese intelligent manufacturing and committed to becoming the most trusted partner of intelligent equipment enterprises.

產品綜述 / Overview

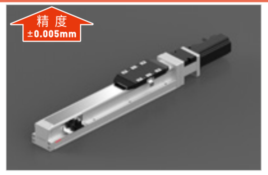
- 全面的多軸組合產品
- 完美適用各類控制器多點定位
- 多點定位
- 多元化的驅動件選擇
- 選配件多，適用性强
- 精度高，剛性强

- Comprehensive Range Of Mounting Accessories For Multi–Axis
- Optimally Adapted To Motor Controller's Multilateration
- Multilateration
- Wide Range Of Options For Attached Driving Units
- Highly Adaptable, Thanks To Wide Choice Of Mounting And Attachment Options
- High Precision,Strong Rigidity

GSC系列模組 / GSC Series Guide rail embedded slide module

- 產品型號:
  GSC 40 / 50 / 50S / 80 / 80S / 120
- 高剛性
- 不易發塵
- 體積小

- Part No:GSC 40 / 50 / 50S / 80 / 80S / 120
- High Rigidity
- Reduce dust
- Compact Design



P1-P24

GTC系列模組 / GTC Series Module

- 產品型號: GTC 50 / 80
- 高剛性
- 不易發塵
- 體積小

- Part No:GTC 50 / 80
- High Rigidity
- Reduce dust
- Compact Design

P25-P32

GCC系列模組 / GCC Series Module

- 產品型號: GCC 50 / 80 / 120
- 高剛性
- 不易發塵
- 體積小

- Part No:GCC 50 / 80 / 120
- High Rigidity
- Reduce dust
- Compact Design

P33-P45

KS系列模組 / KS Series Module

- 產品型號: KS 40 / 50 / 60 / 86 / 100
- 高剛性
- 模組化
- 四方等負荷

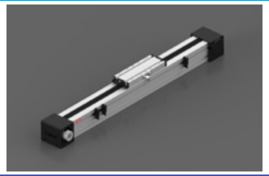
- Part No:KS 40 / 50 / 60 / 86 / 100
- High Rigidity
- Modular Design
- Equal Load in Four Directions

P47-P61

欧标半密式同步带驱动型 / European standard semi-dense synchronous belt drive type

- 產品型號：ITO– 40 / 60 / 60L / 80 / 80L/ 100 / 100L /160
- 直綫導軌導向
- 高載荷
- 同步帶驅動半密式

- Part No.: ITO–40 / 60 / 60L / 80 / 80L / 100 / 100L / 160
- With Linear Guide
- High Characteristic Load Values
- Open Type Driven By Belt

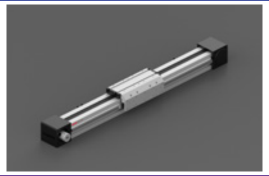


P63-P71

歐標半密式同步帶驅動側軌加強型 / European standard semi-dense synchronous belt drive side rail reinforced type

- 產品型號：
  HTO– 60 / 80 / 80L / 100 / 100L
- 直綫導軌導向
- 高載荷
- 同步帶驅動半密式

- Part No.: 60 / 80 / 80L / 100 / 100L
- With Linear Guide
- High Characteristic Load Values
- Open Type Driven By Belt



P73-P77

歐標全密式同步帶驅動型 / European standard fully dense synchronous belt drive type

- 產品型號:
  ITC – 60 / 60L / 80 / 80L / 100 / 100L
- 直綫導軌導向
- 高載荷
- 同步帶驅動全密式

- Part No.: ITC – 60 / 60L / 80 / 80L / 100 / 100L
- With Linear Guide
- High Characteristic Load Values
- Clean Room Type Driven By Belt

P79-P83

歐標全密式同步帶驅動側軌加強型 / European standard fully dense synchronous belt drive side rail reinforced type

- 產品型號:HTC– 80 / 80L / 100 / 100L
- 直綫導軌導向
- 高載荷
- 同步帶驅動全密式

- Part No.: HTC – 80 / 80L / 100 / 100L
- With Linear Guide
- High Characteristic Load Values
- Clean Room Type Driven By Belt

P85-P90

歐標Z軸提升專用型 / European standard Z-axis lifting special type

- 產品型號：ITZ–60
- 馬達固定，不增加移動端負載。
- 動態性能好
- 標準軌道

- Part No.:ITZ–60
- Motor Fixed, not increase mobile terminal load
- Good dynamic performance
- Standard Rail

P91-P93

歐標Z軸提升專用型 / European standard Z-axis lifting special type

- 產品型號：HTZ–80
- 馬達固定，不增加移動端負載。
- 動態性能好
- 標準軌道

- Part No.:HTZ–80
- Motor Fixed, not increase mobile terminal load
- Good dynamic performance
- Standard Rail

P94-P95

亞標半密式螺杆驅動型 / Sub-standard semi-tight screw drive type

- 產品型號:
  YSO – 135 / 135G / 170 / 220
- 高載荷
- 高精度
- 半密型

- Part No.:
  YSO – 135 / 135G / 170 / 220
- High Characteristic Load Values
- High Precision
- Open Type Driven By Ball Screw

P97-P114

亞標全密式螺杆驅動型 / Sub-standard full-tight screw drive type

- 產品型號:
  YSC – 135 / 135G / 170
- 高載荷
- 高精度
- 全密型

- Part No.:
  YSC – 135 / 135G / 170
- High Characteristic Load Values
- High Precision
- Clean Room Type Driven By Ball Screw

P115-P126

亞標半密式同步帶驅動型 / Sub-standard semi-dense synchronous belt drive type

- 產品型號:YTO –135/170/220
- 速度快
- 高加速度
- 半密型

- Part No.:YTO–135/170/220
- High Speed
- High Acceleration
- Open Type Driven By Belt

P127-P145

亞標全密式同步帶驅動型 / Sub-standard full-density synchronous belt drive type

- 產品型號:YTC-135/170
- 速度快
- 高加速度
- 全密型

- Part No.:YTC–135 / 170
- High Speed
- High Acceleration
- Clean Room Type Driven By Belt

P147-P159

有鐵芯式線性馬達驅動 / Linear Motor Driven Type With Iron Core

- 產品型號：GLC–50/80
- 高性價比
- 高精度

- Part No.:GLC–50/80
- High cost effective
- High Precision

P161-P165

- 產品型號：MLO–110/135
- 大推力
- 高精度

- Part No.:MLO–110/135
- High thrust
- High Precision

P166-P172

- 產品型號：ZLO–17/22
- 大推力
- 高精度

- Part No.:ZLO–17/22
- High thrust
- High Precision

P174-P181

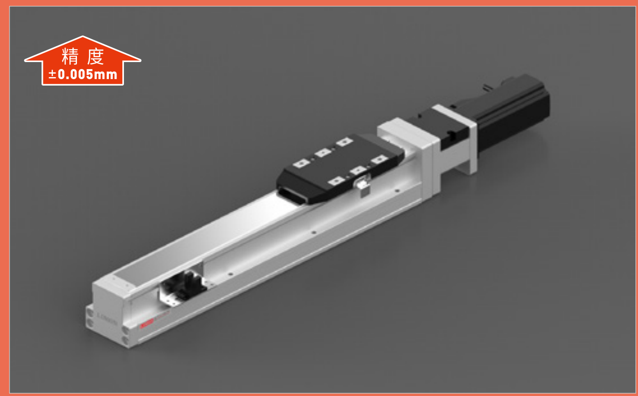
- 產品型號:WLO–14/17/22
- 零頓振
- 高精度

- Part No.:WLO–14/17/22
- Zero Cogging Force
- High Precision

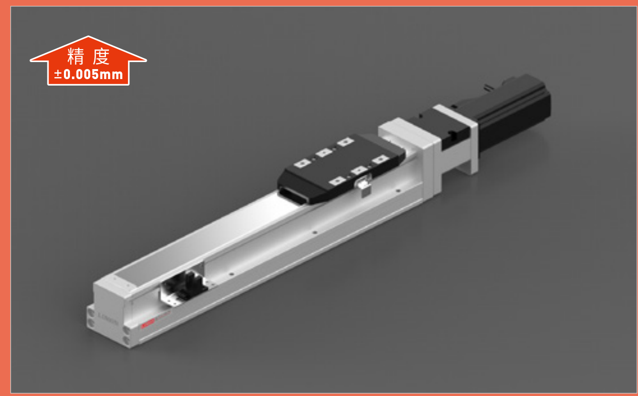
P182-P192

LIMON
PRECISION&SPEED

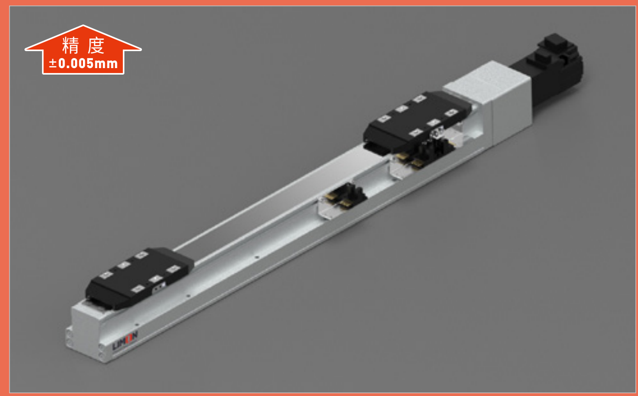
導軌內嵌式滑台模組
Guide rail embedded slide module



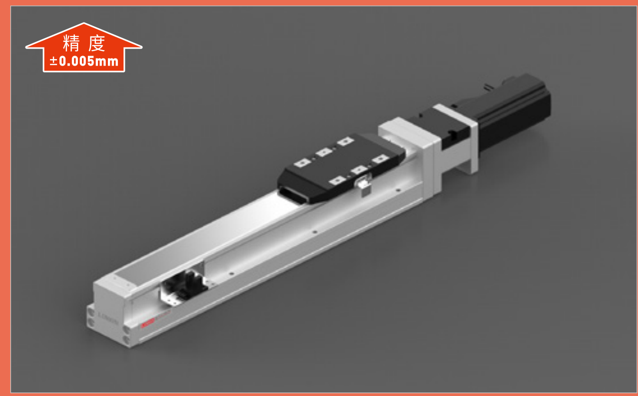
GSC 40



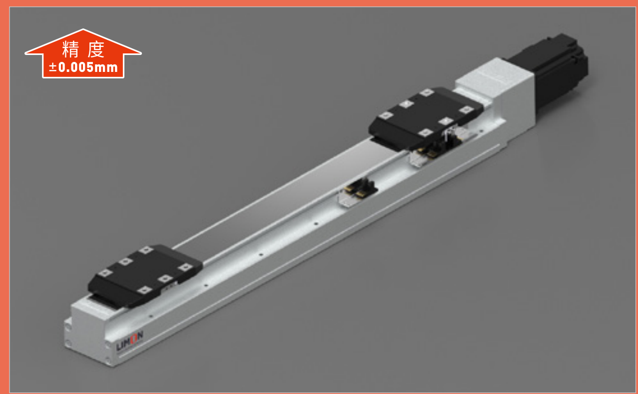
GSC 50



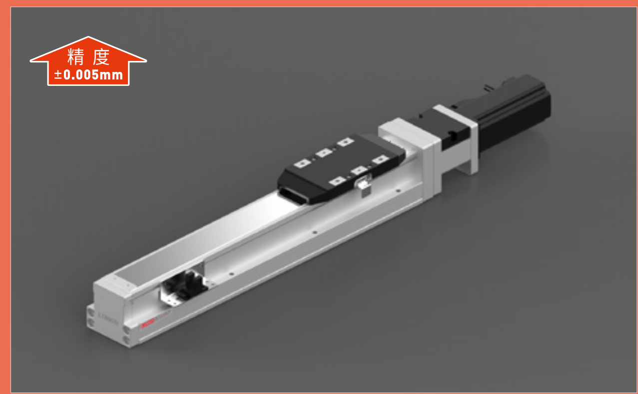
GSC 50S



GSC 80



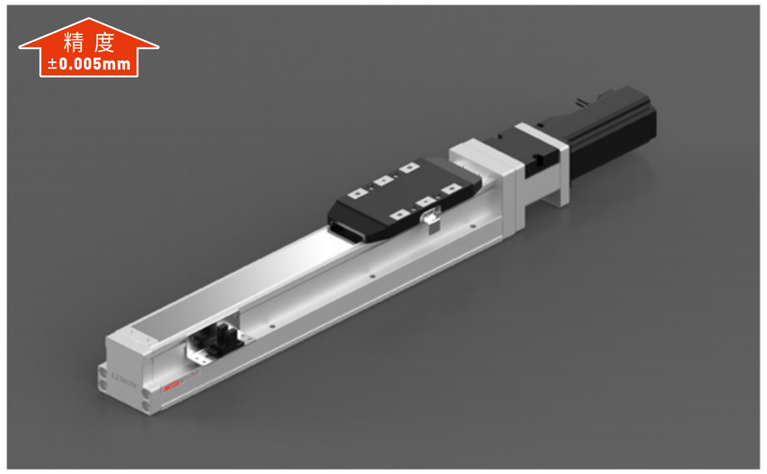
GSC 80S



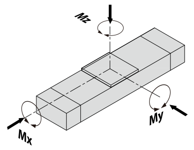
GSC 120

□訂購型號代碼 Code

GSC 40	L06	500	MS	M10	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	06	50–800, 間隔Gap50	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 100W	P1: 1祗 1PC	未標記：無 NoMark:NoSensor
	12		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 10 100W	P2: 2祗 2PCS	
			MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		P3: 3祗 3PCS	
			MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		未標記：無 NoMark:NoSensor	



▪ 最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques

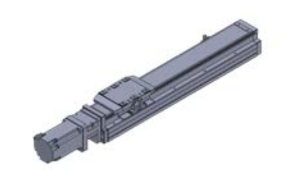
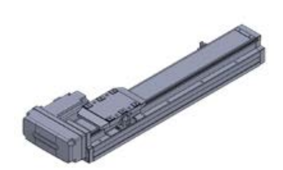
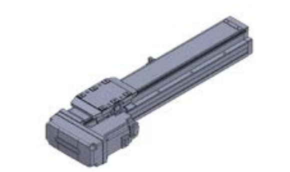


Type	GSC 40
■M(x) (N · m)	116
■M(y) (N · m)	79
■M(z) (N · m)	79

▪ 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

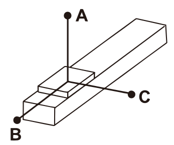
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

▪ 基本規格 Basic Specification

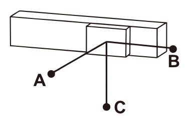
	GSC 40			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005	
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		06	12
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		300	600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	20	12
		垂直使用Vertical (kg)	8	3.5
	定格推力 Rated Thrust (N)		141	71
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–800 mm / 50 Pitch	
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		100	
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø10	
	聯軸器 Coupling (mm)		7×8	
	原點感應器 Home Sensor		PM-Y45(NPN)	

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



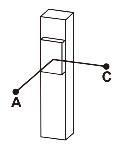
單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 06 lead	10kg	550	53	70
	15kg	350	32	45
	20kg	250	22	31
導程 12 lead	8kg	305	59	75
	10kg	240	45	57
	12kg	195	37	47



單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 06 lead	10kg	72	52	550
	15kg	45	32	345
	20kg	31	22	250
導程 12 lead	8kg	75	59	300
	10kg	58	45	240
	12kg	47	37	190

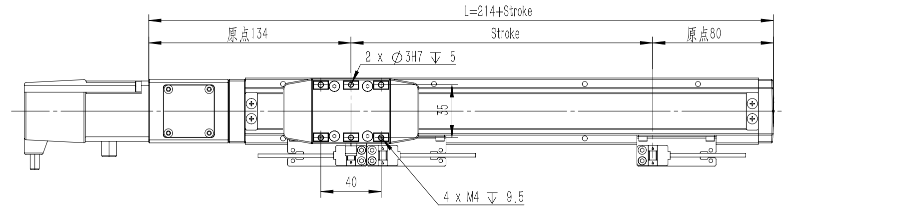


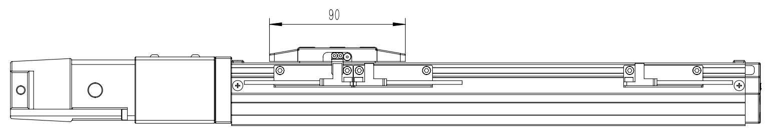
單位Unit：mm

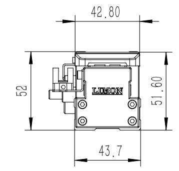
垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 06 lead	4kg	150	150
	8kg	75	75
	–	–	–
導程 12 lead	2kg	260	260
	3.5kg	150	150
	–	–	–

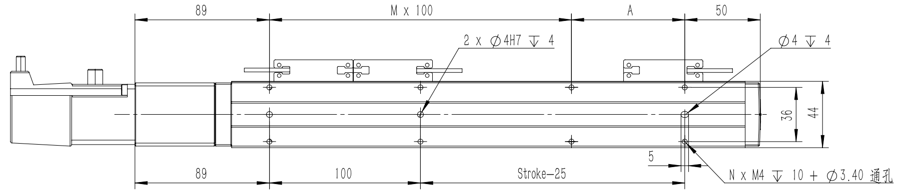
GSC 40-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn





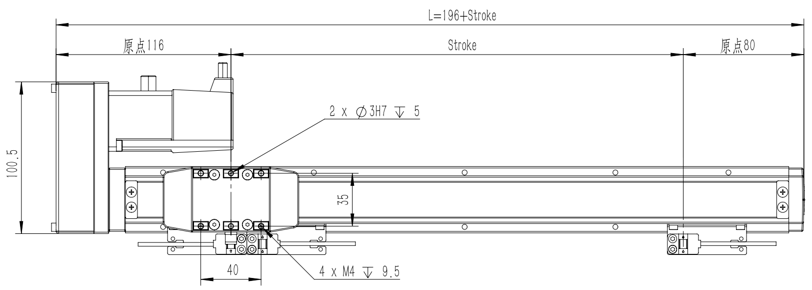


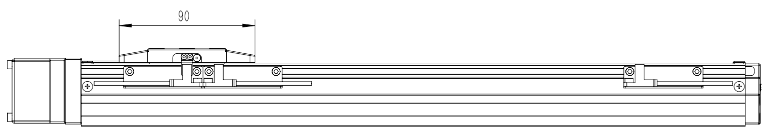


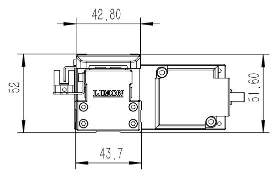
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	0.95	1.12	1.29	1.47	1.65	1.83	2.01	2.19	2.37	2.55	2.73	2.91	3.09	3.27	3.45	3.63

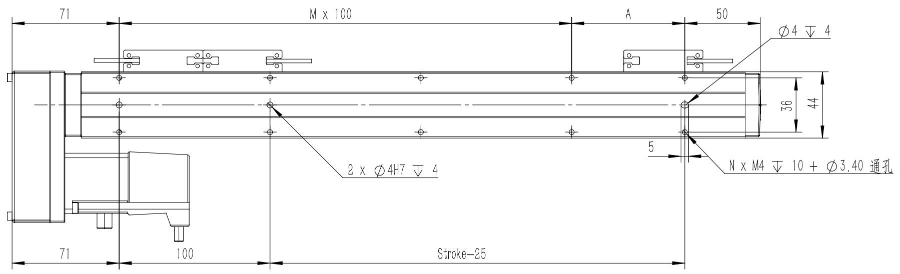
GSC 40-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn









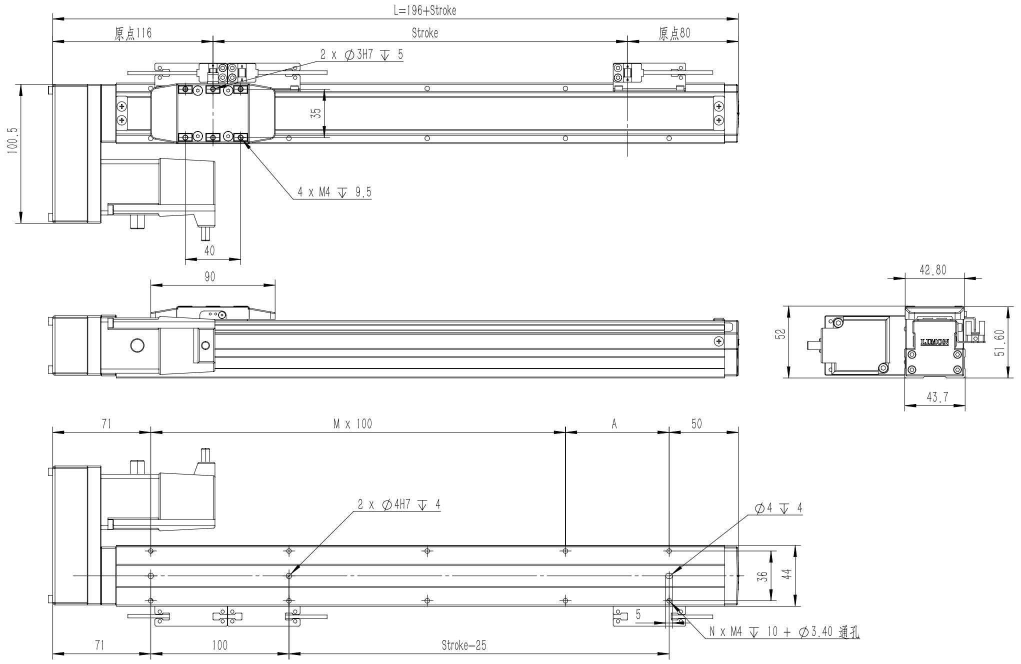
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	1.04	1.22	1.4	1.58	1.76	1.94	2.12	2.3	2.48	2.66	2.84	3.02	3.2	3.38	3.56	3.74

GSC Series
GSC Series

GSC 40 導軌內嵌式滑台模組 Guide rail embedded slide module

GSC 40-MR 馬達右折安裝 Right Motor Mounting

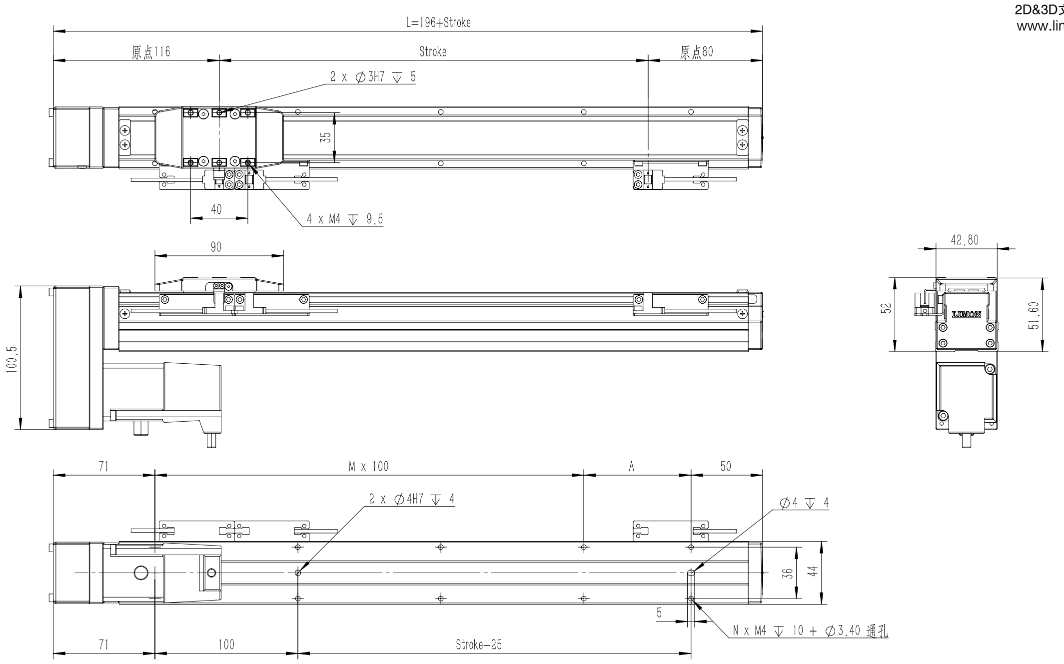
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	1.04	1.22	1.4	1.58	1.76	1.94	2.12	2.3	2.48	2.66	2.84	3.02	3.2	3.38	3.56	3.74

GSC 40-MD 馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

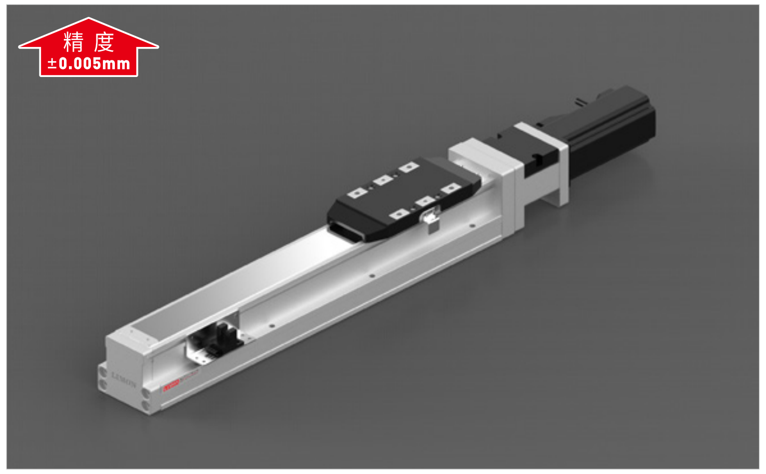


行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696	746	796	846	896	946	996
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	1.04	1.22	1.4	1.58	1.76	1.94	2.12	2.3	2.48	2.66	2.84	3.02	3.2	3.38	3.56	3.74

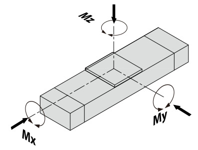
GSC 50 導軌內嵌式滑台模組 Guide rail embedded slide module

□訂購型號代碼 Code

GSC 50	—	L10	—	500	—	MS	—	M10	—	P3	—	A001
本體型號 Item NO.		螺杆導程 Ball Screw Lead		行程 Stroke		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
		05 10 20		50–800, 間隔Gap50		MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		M 三菱 Mitsubishi 10 100W P 松下 Panasonic 10 100W		P1: 1衹 1PC P2: 2衹 2PCS P3: 3衹 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor		



▪ 最大静態力和力矩 Max Static Forces And Torques



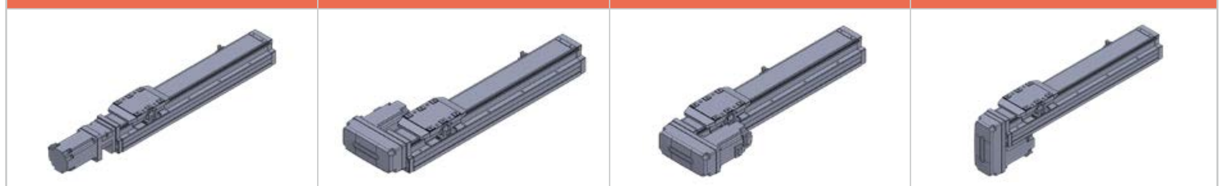
Type	GSC50
■M(x) (N·m)	104
■M(y) (N·m)	103
■M(z) (N·m)	103

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

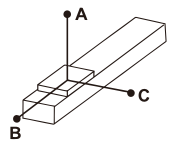
MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting



▪ 基本規格 Basic Specification

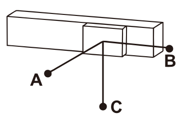
	GSC 50			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)	±0.005		
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)	5	10	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)	250	500	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload — 水平使用Horizontal (kg)	30	15	10
	最大可搬重量 Maximum Payload — 垂直使用Vertical (kg)	10	5	2.5
	定格推力 Rated Thrust (N)	341	170	85
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)	50–800 mm / 50 Pitch		
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)	100		
	滾珠桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)	C7 Ø12		
	聯軸器 Coupling (mm)	7×8		
	原點感應器 Home Sensor	PM-Y45(NPN)		

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



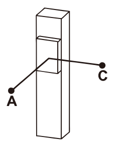
單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 5 lead	10kg	650	75	100
	20kg	440	32	45
	30kg	270	19	25
導程 10 lead	5kg	600	145	185
	10kg	370	70	85
	15kg	250	42	52
導程 20 lead	5kg	320	120	130
	8kg	220	70	80
	10kg	175	55	60



單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 5 lead	10kg	100	75	650
	20kg	45	32	420
	30kg	25	19	260
導程 10 lead	5kg	180	145	600
	10kg	85	68	370
	15kg	52	42	250
導程 20 lead	5kg	130	120	320
	8kg	75	70	220
	10kg	60	55	170

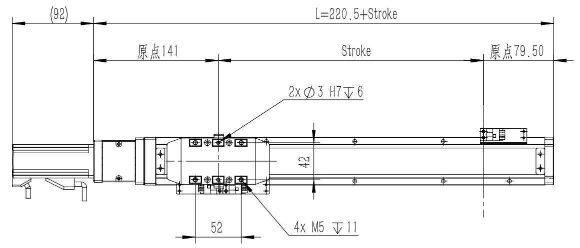


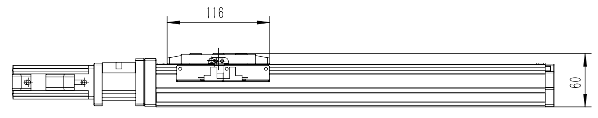
單位Unit：mm

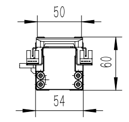
垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 5 lead	6kg	145	145
	8kg	110	110
	10kg	90	90
導程 10 lead	1kg	800	800
	3kg	260	260
	5kg	155	155
導程 20 lead	1kg	600	600
	2kg	300	300
	2.5kg	250	250

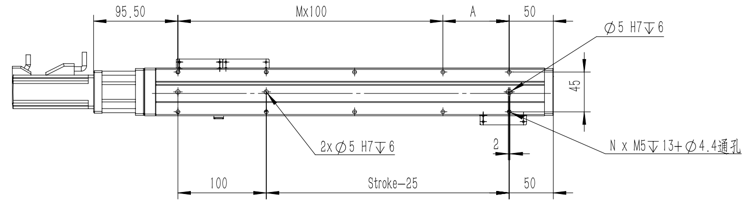
GSC 50-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn





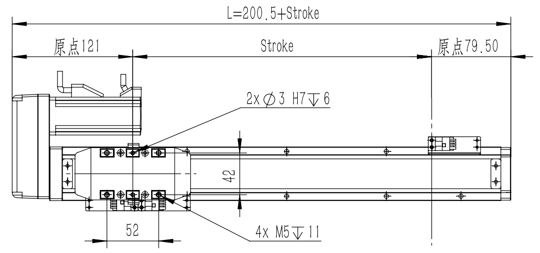


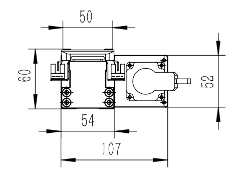


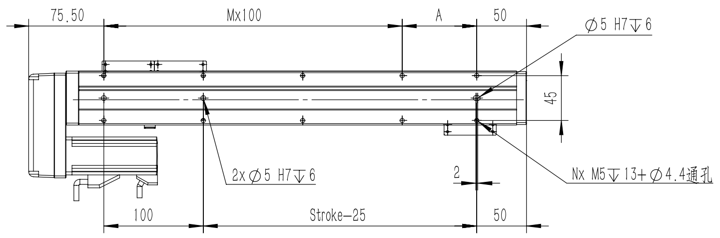
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	0.97	1.16	1.36	1.56	1.75	1.95	2.15	2.34	2.54	2.74	2.93	3.13	3.33	3.52	3.72	3.92

GSC 50-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn







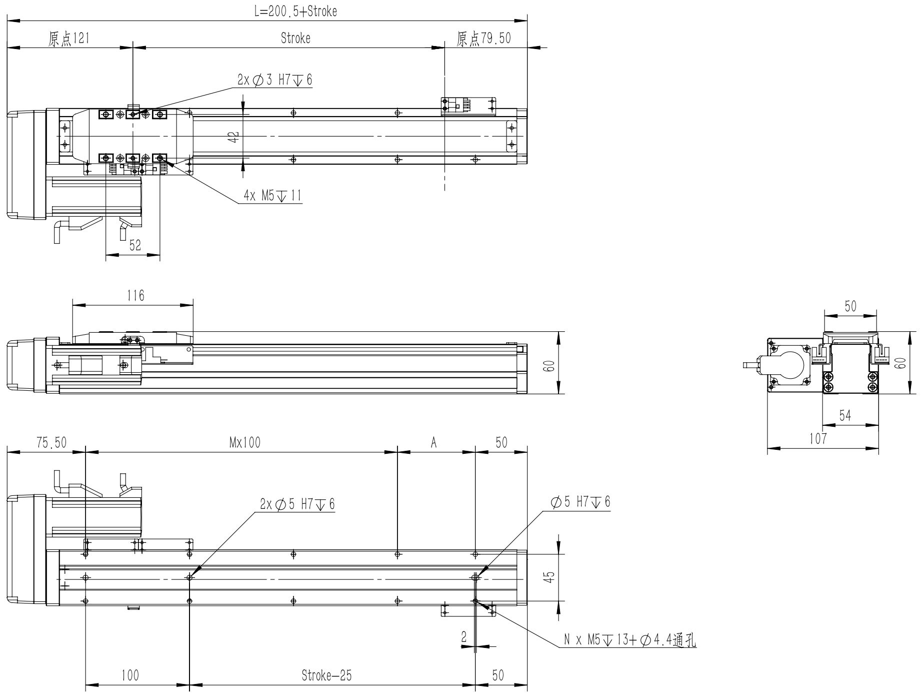
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight (kg)	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

GSC Series

GSC 50 導軌內嵌式滑台模組
Guide rail embedded slide module

GSC 50-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

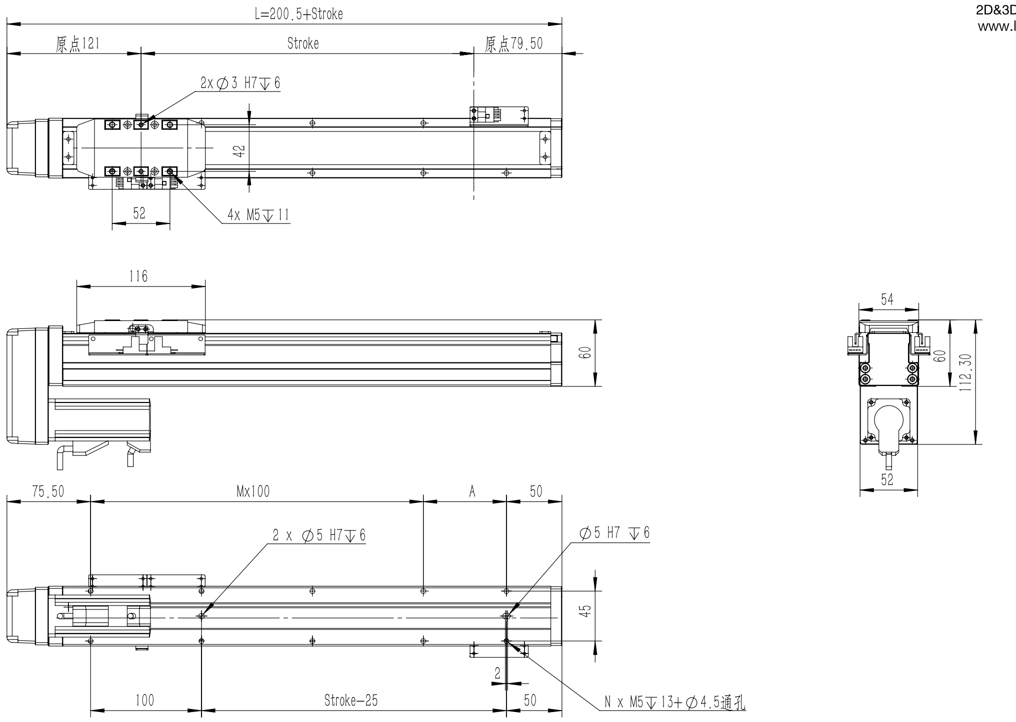
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight（kg）	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

GSC 50-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

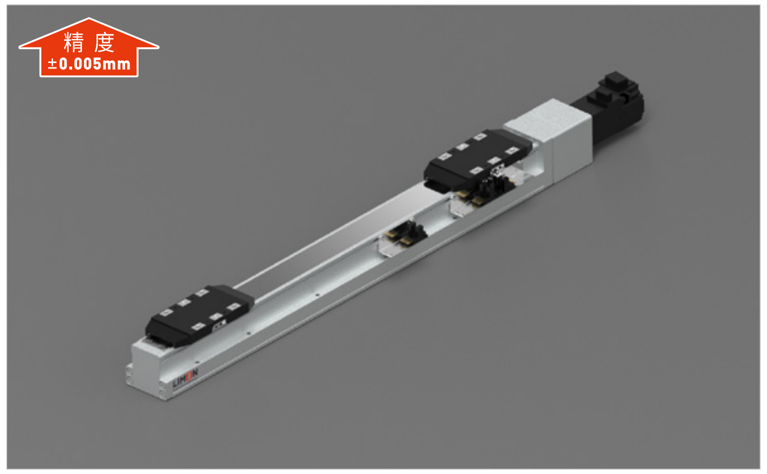


行程 Stroke（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight（kg）	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

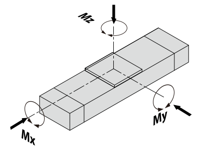
□訂購型號代碼 Code

GSC 50S — L05 — 275 — MS — M10 — P3 — A001

GSC 50S	L05	275	MS	M10	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	25–325, 間隔Gap25	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 100W P 松下 Panasonic 10 100W	P1: 1祇 1PC P2: 2祇 2PCS P3: 3祇 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor	未標記：無 NoMark:NoSensor



▪ 最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques

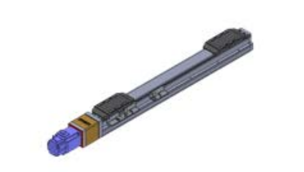


Type	GSC 50S
■M(x) (N · m)	144
■M(y) (N · m)	103
■M(z) (N · m)	103

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

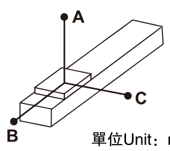
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

▪ 基本規格 Basic Specification

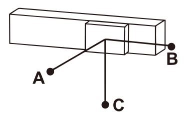
GSC 50S			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		05
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	30 (双滑座 Dual Carriage)
		垂直使用Vertical (kg)	10 (双滑座 Dual Carriage)
	定格推力 Rated Thrust (N)		341
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		25–325 mm / 25 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		100
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø12
	聯軸器 Coupling (mm)		7×8
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



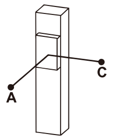
單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程5 lead	10kg	650	75	100
	20kg	440	32	45
	30kg	270	19	25



單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程5 lead	10kg	100	75	650
	20kg	45	32	420
	30kg	25	19	260

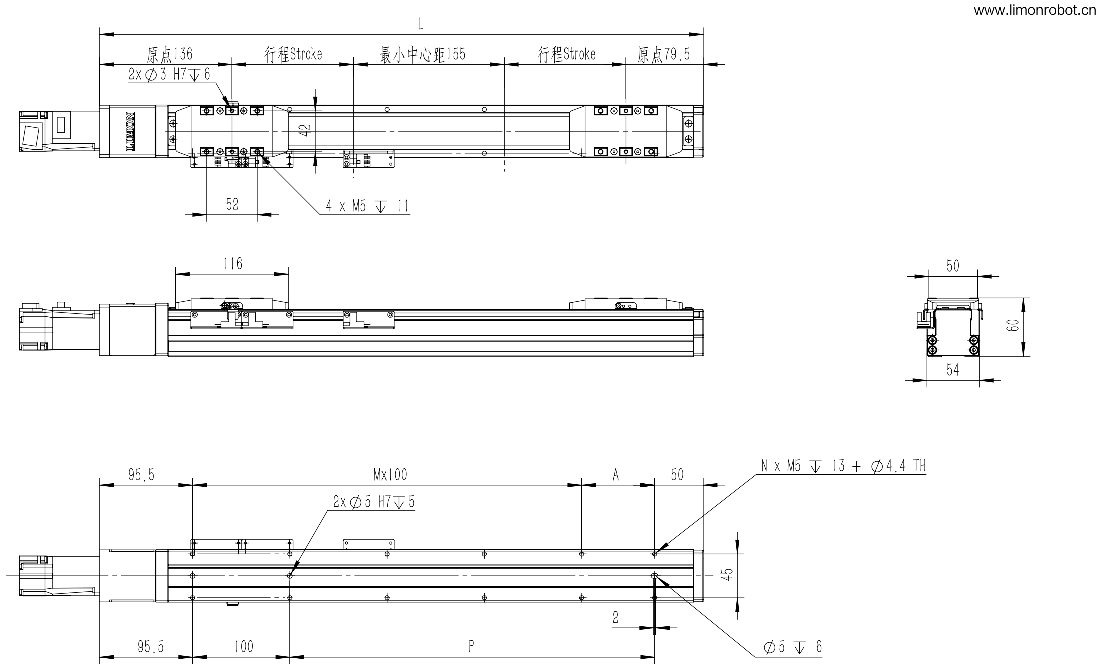


單位Unit：mm

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程5 lead	6kg	145	145
	8kg	110	110
	10kg	90	90

GSC50S–MS 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

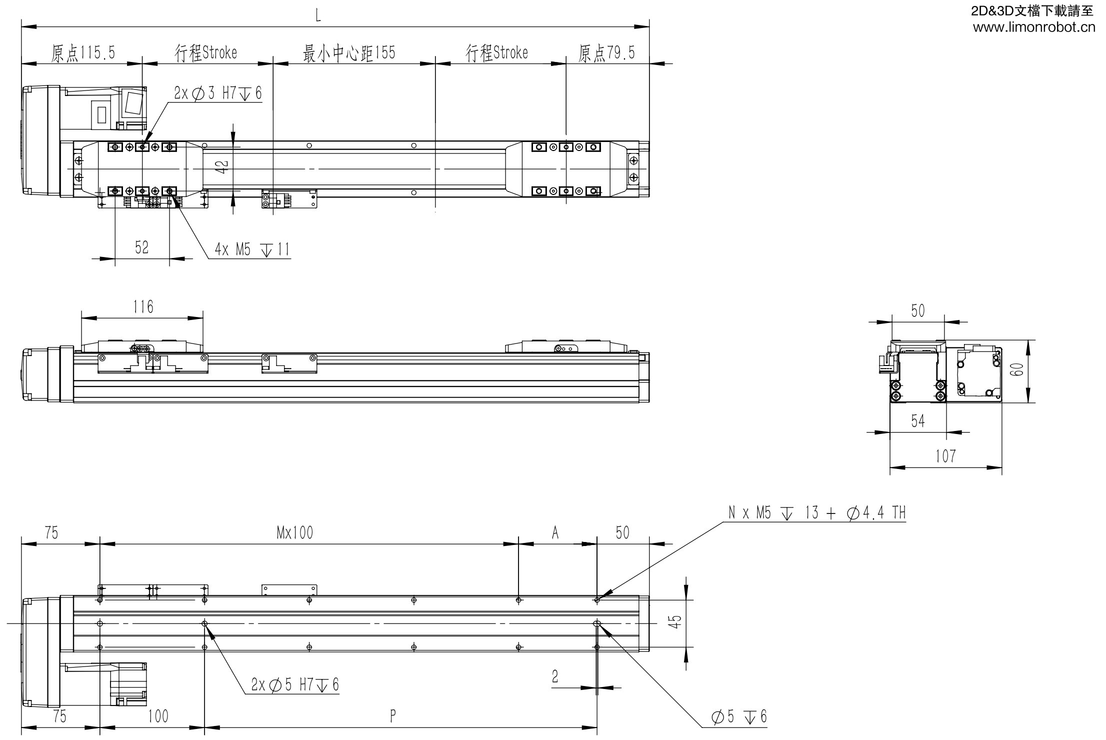
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325
L	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 Weight (kg)	2.82	3.01	3.21	3.41	3.6	3.8	4	4.19	4.39	4.59	4.78	4.98	5.18

GSC50S–ML 馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

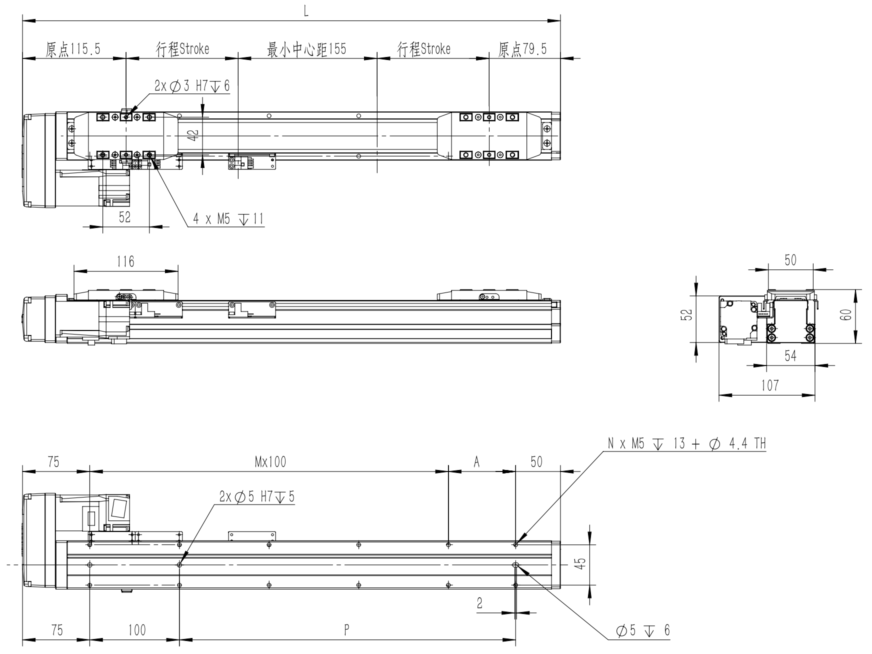


行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325
L	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 Weight (kg)	2.99	3.18	3.38	3.58	3.77	3.97	4.17	4.36	4.56	4.76	4.95	5.15	5.35

GSC 50S 軌道内嵌式對開滑台模組
Built-in track slide module

GSC 50S-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

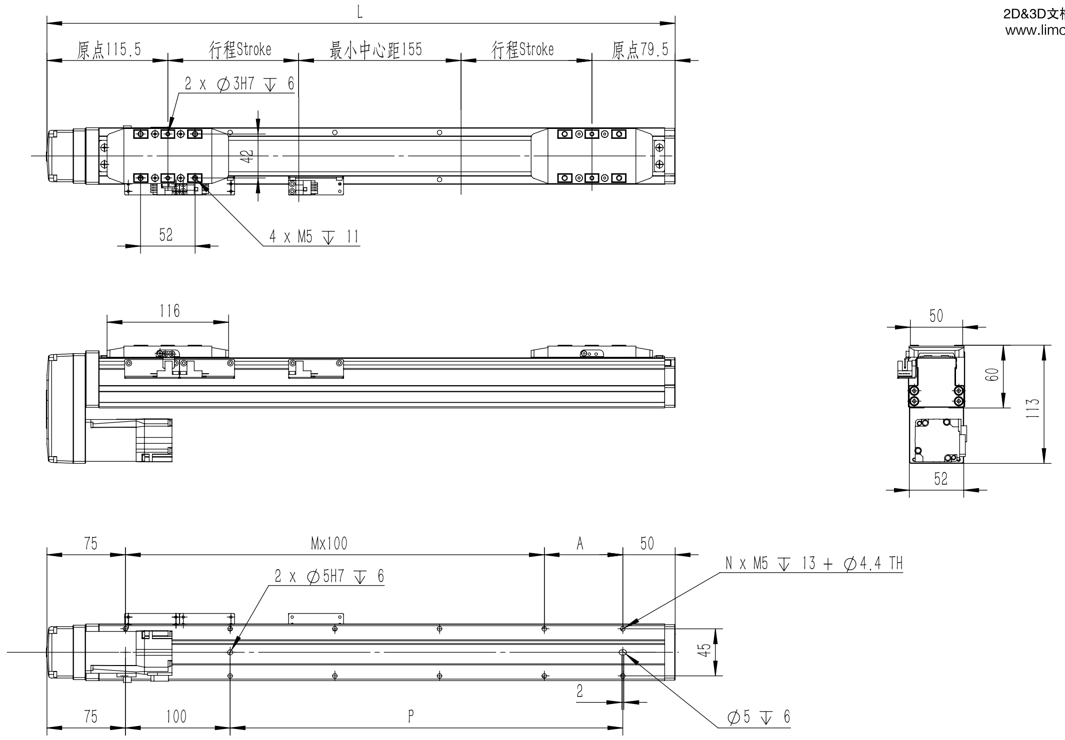
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325
L	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 Weight (kg)	2.99	3.18	3.38	3.58	3.77	3.97	4.17	4.36	4.56	4.76	4.95	5.15	5.35

GSC 50S-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

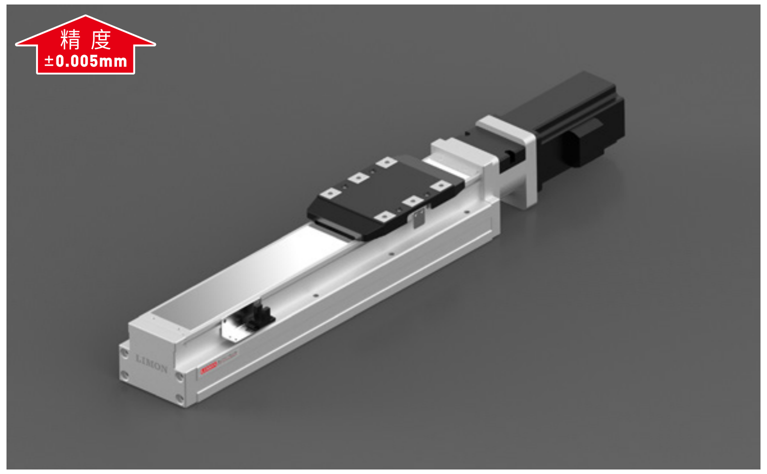


行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325
L	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 Weight (kg)	2.99	3.18	3.38	3.58	3.77	3.97	4.17	4.36	4.56	4.76	4.95	5.15	5.35

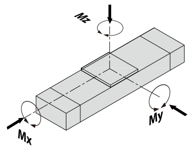
GSC Series

□訂購型號代碼 Code

GSC 80	L10	500	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	50–1050, 間隔Gap50	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 20 200W	P1: 1衹 1PC	
	10		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 40 400W	P2: 2衹 2PCS	
	20		MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P3: 3衹 3PCS	
			MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	P 松下 Panasonic 40 400W	未標記：無 NoMark:NoSensor	



▪ 最大靜態力和力矩
Max Static Forces And Torques

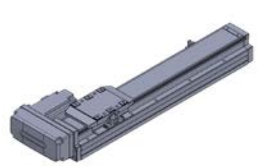
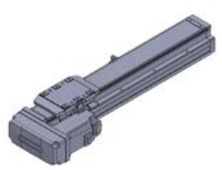


Type	GSC 80
■M(x) (N · m)	626
■M(y) (N · m)	318
■M(z) (N · m)	318

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

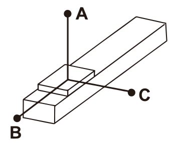
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

▪ 基本規格 Basic Specification

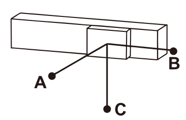
	GSC 80				
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005		
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250	500	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	50	30	18
		垂直使用Vertical (kg)	15	8	3
	定格推力 Rated Thrust (N)		683	341	174
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1050 mm / 50 Pitch		
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø16		
	聯軸器 Coupling (mm)		10 × 14/11		
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)		

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



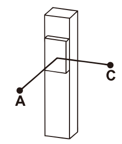
單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 5 lead	20kg	1560	153	237
	35kg	890	81	126
	50kg	550	53	82
導程 10 lead	10kg	1730	286	412
	20kg	839	136	196
	30kg	541	86	124
導程 20 lead	6kg	1213	403	493
	9kg	800	264	323
	18kg	592	194	238



單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 5 lead	20kg	214	153	1435
	35kg	113	81	845
	50kg	74	53	506
導程 10 lead	10kg	370	286	1400
	20kg	176	136	800
	30kg	112	86	495
導程 20 lead	6kg	444	403	760
	9kg	292	264	650
	18kg	214	194	544

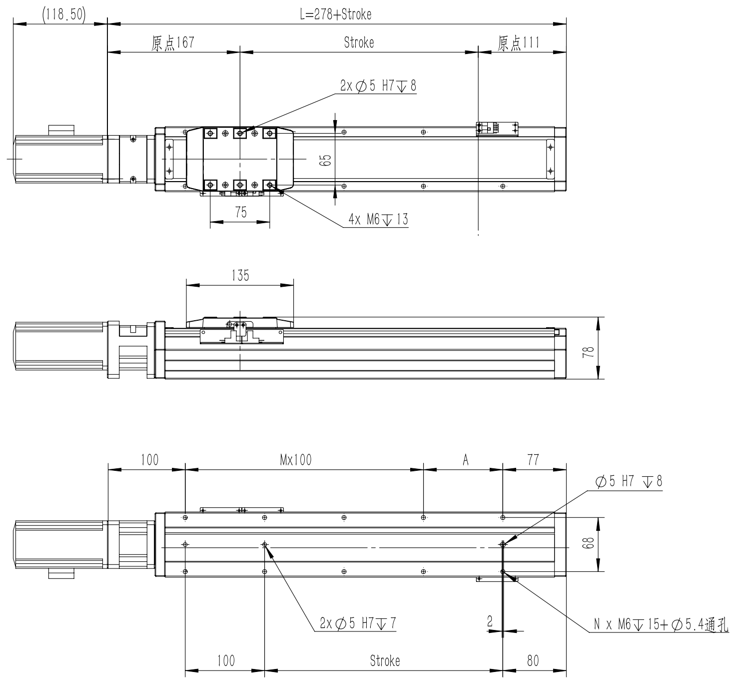


單位Unit：mm

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 5 lead	10kg	331	331
	15kg	220	220
	–	–	–
導程 10 lead	5kg	589	589
	8kg	368	368
	–	–	–
導程 20 lead	3kg	935	935
	–	–	–
	–	–	–

GSC 80–MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

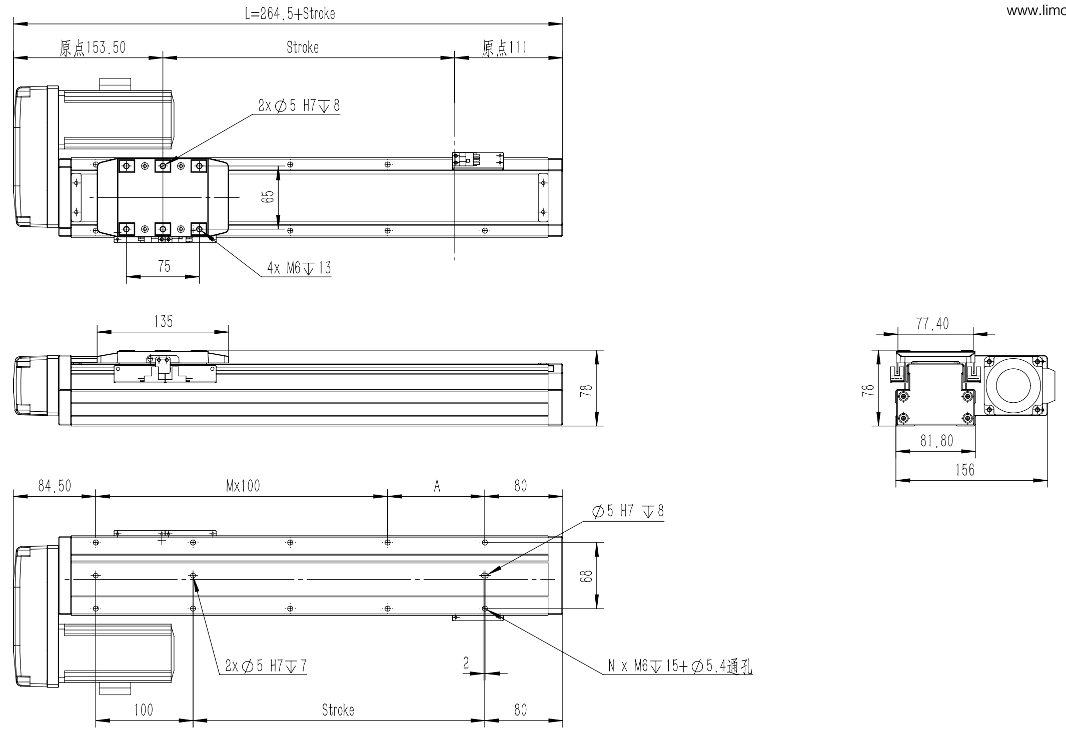
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.68	3.04	3.41	3.77	4.14	4.5	4.87	5.23	5.6	5.96	6.33	6.69	7.06	7.42	7.79	8.15	8.52	8.88	9.25	9.61	9.98	10.4

GSC 80–ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

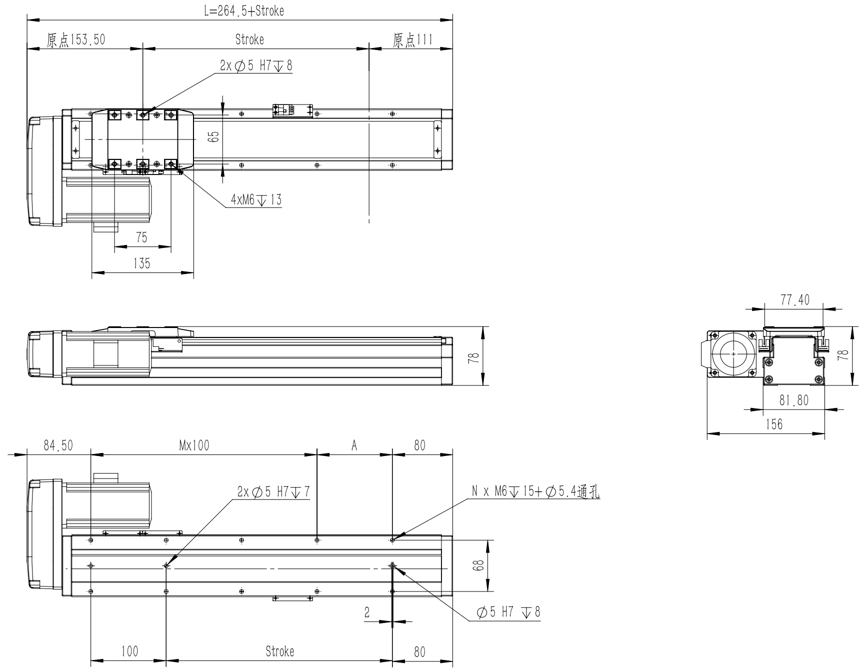
GSC Series

GSC 80 導軌內嵌式滑台模組
Guide rail embedded slide module

GSC Series

GSC 80-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

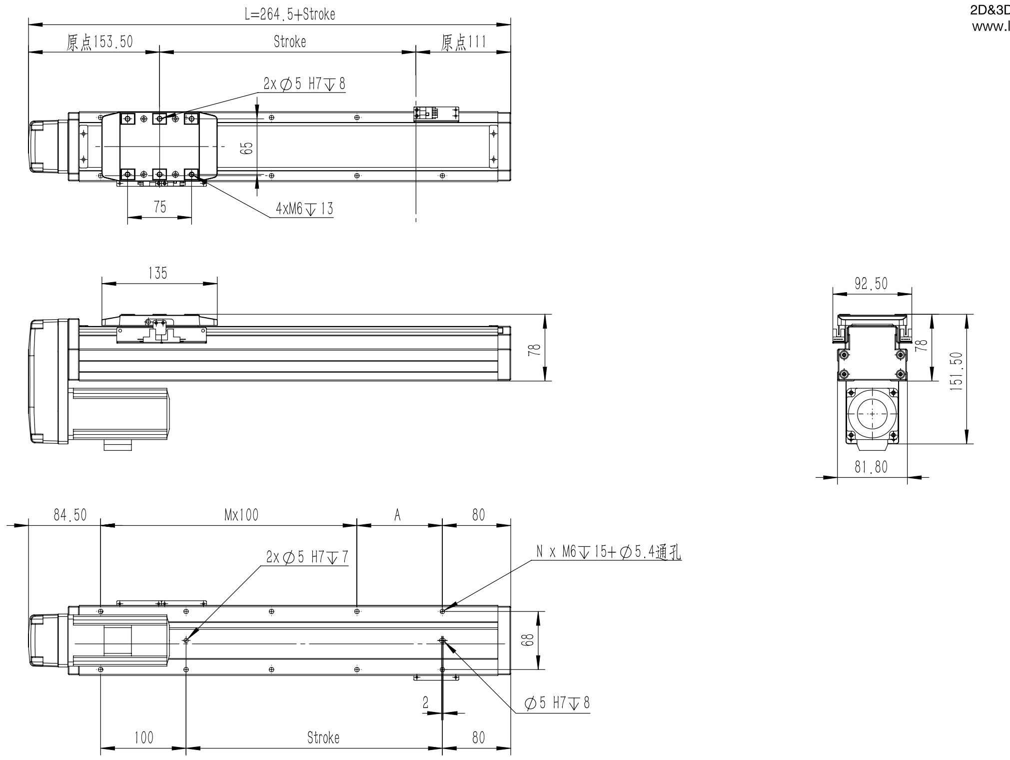
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

GSC 80-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

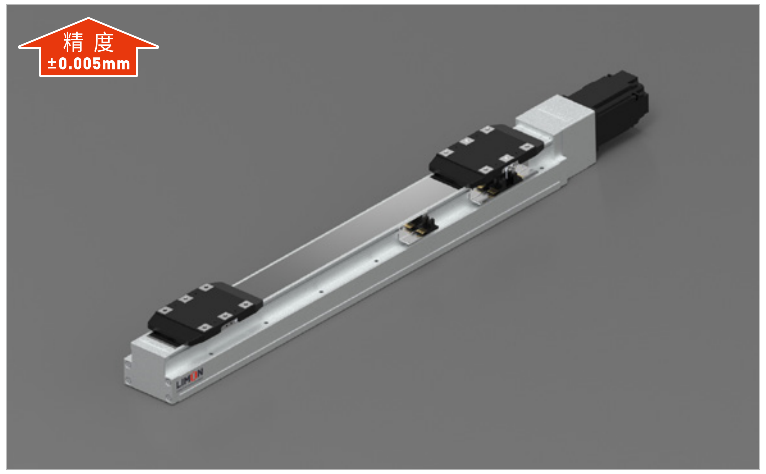
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



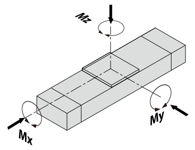
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

□訂購型號代碼 Code

GSC 80S	L05	275	MS	M10	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	25–450, 間隔Gap25	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi: 20 200W, 40 400W P 松下 Panasonic: 20 200W, 40 400W	P1: 1祇 1PC P2: 2祇 2PCS P3: 3祇 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor	未標記：無 NoMark:NoSensor



▪ 最大静態力和力矩 Max Static Forces And Torques



Type	GSC 80S
■M(x) (N · m)	626
■M(y) (N · m)	318
■M(z) (N · m)	318

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

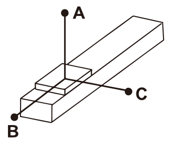
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting

▪ 基本規格 Basic Specification

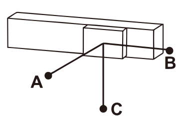
GSC 80S			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		05
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	50 (雙滑塊 Dual Carriage)
		垂直使用Vertical (kg)	15 (雙滑塊 Dual Carriage)
	定格推力 Rated Thrust (N)		1388
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		25–450 mm / 25 間隔Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø16
	聯軸器 Coupling (mm)		10 × 14/11
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



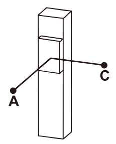
單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 05 lead	25kg	1560	153	237
	35kg	890	81	126
	50kg	550	53	82



單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 05 lead	20kg	214	153	1435
	35kg	113	81	845
	50kg	74	53	506

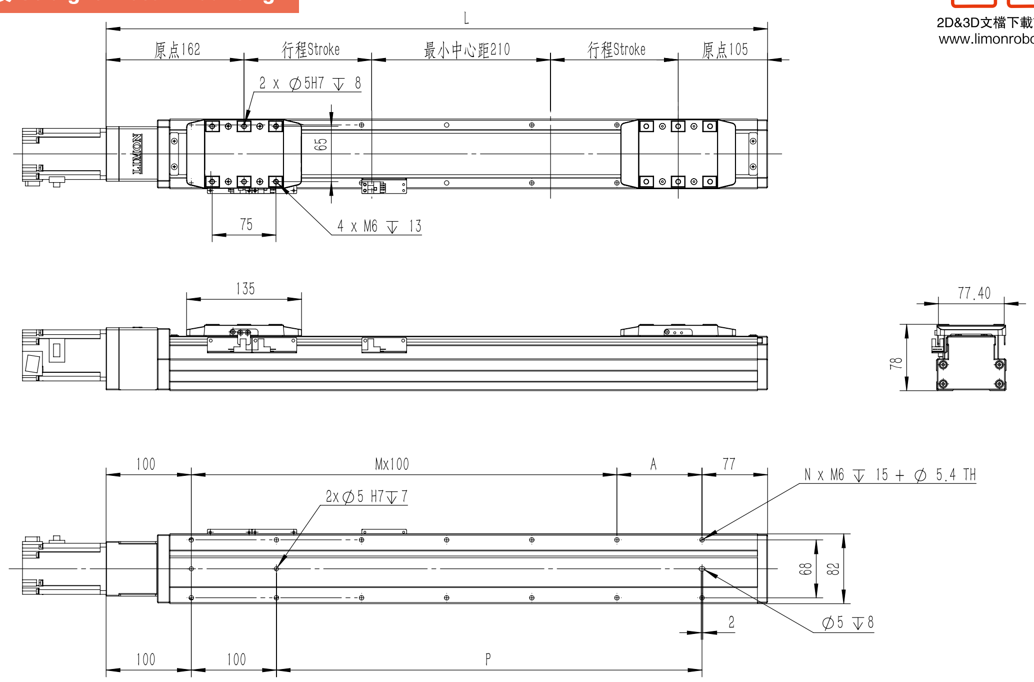


單位Unit：mm

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 05 lead	10kg	331	331
	15kg	220	220
	/	/	/

GSC 80S–MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

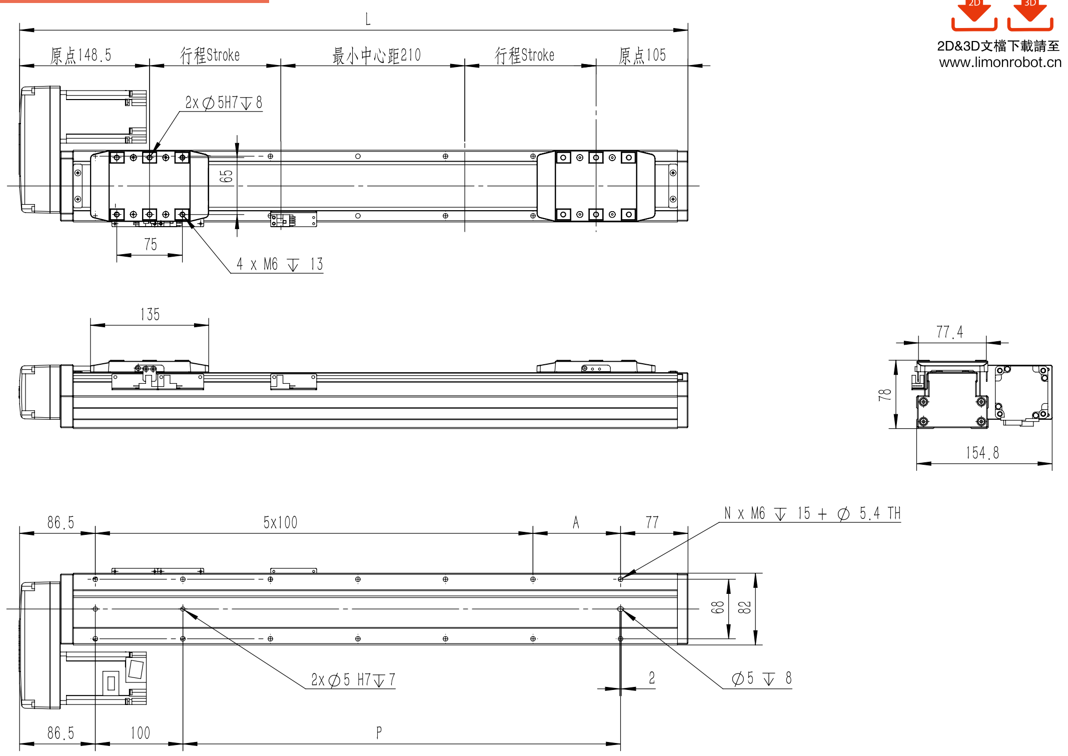
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450
L	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 Weight (kg)	6.64	7.00	7.37	7.73	7.10	8.46	8.83	9.19	9.56	9.92	10.29	10.65	11.02	11.38	11.75	12.11	12.48	12.85

GSC 80S–ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



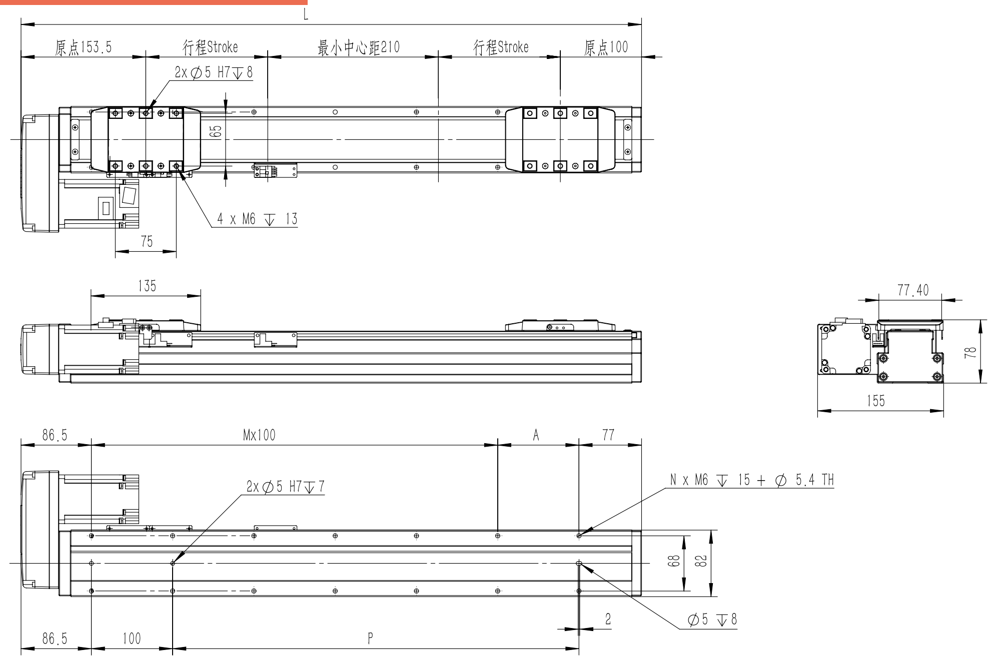
行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450
L	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 Weight (kg)	7.16	7.68	8.2	8.72	9.24	9.76	10.28	10.8	11.32	11.84	12.36	12.88	13.4	13.92	14.44	14.96	15.49	12.85

GSC Series

GSC 80S 軌道內嵌式對開滑台模組
Built-in track slide module

GSC 80S-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

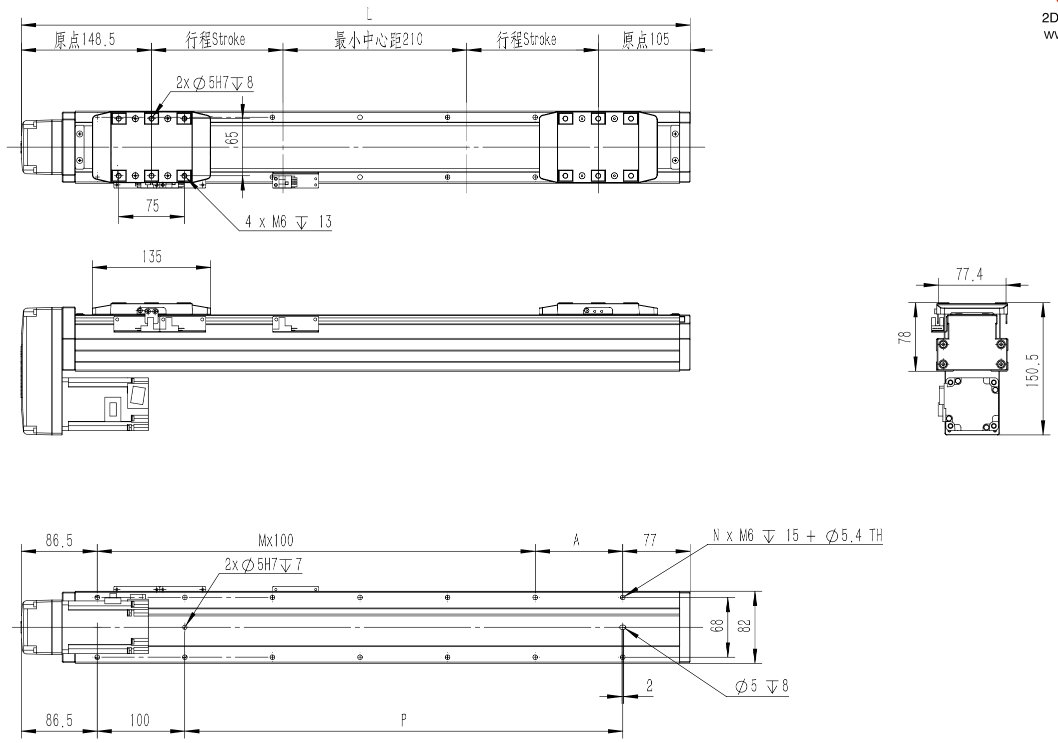
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450
L	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 Weight (kg)	7.16	7.68	8.2	8.72	9.24	9.76	10.28	10.8	11.32	11.84	12.36	12.88	13.4	13.92	14.44	14.96	15.49	12.85

GSC 80S-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



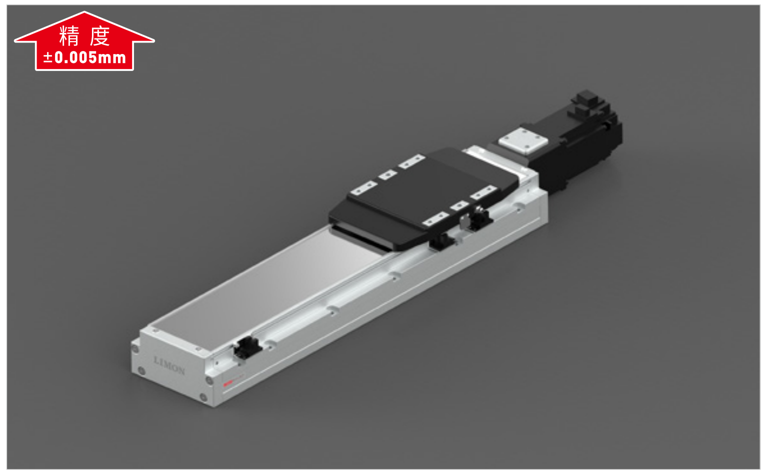
行程 Stroke (mm)	25	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450
L	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 Weight (kg)	7.16	7.68	8.2	8.72	9.24	9.76	10.28	10.8	11.32	11.84	12.36	12.88	13.4	13.92	14.44	14.96	15.49	12.85

GSC Series

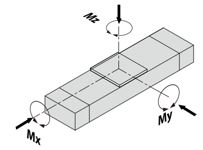
GSC 120 導軌内嵌式滑台模組 Guide rail embedded slide module

□訂購型號代碼 Code

GSC 120	L10	500	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	50–1250, 間隔Gap50	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi: 20 200W / 40 400W	P1: 1祇 1PC	
	10		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic: 20 200W / 40 400W	P2: 2祇 2PCS	
	20		MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		P3: 3祇 3PCS	
	32		MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		未標記：無 NoMark:NoSensor	



▪ 最大静態力和力矩 Max Static Forces And Torques

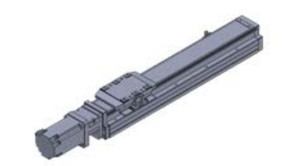
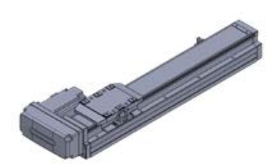
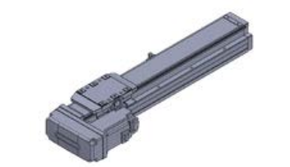


Type	GSC 120
■M(x) (N·m)	606
■M(y) (N·m)	606
■M(z) (N·m)	1168

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.} + \frac{My}{My\ max.} + \frac{Mz}{Mz\ max.} \leq 1$$

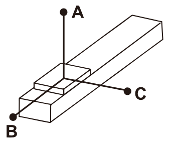
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

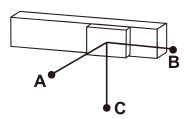
▪ 基本規格 Basic Specification

	GSC 120					
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20	32
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250	500	1000	1600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	110	88	40	30
		垂直使用Vertical (kg)	33	22	10	8
	定格推力 Rated Thrust (N)		1388	694	347	218
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Outpu (W)		400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø16			
	聯軸器 Coupling (mm)		10×14/11			
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)			

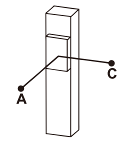
▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



單位Unit：mm



單位Unit：mm



單位Unit：mm

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程5 lead	60kg	2850	250	340
	80kg	2100	180	250
	110kg	1500	120	170
導程10 lead	30kg	2850	490	600
	50kg	1700	280	350
	88kg	950	140	190
導程20 lead	10kg	3400	1250	1400
	22kg	1650	550	620
	40kg	900	290	330
導程32 lead	15kg	1100	570	550
	25kg	620	330	320
	30kg	520	270	260

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程5 lead	55kg	280	280	3300
	75kg	200	195	2400
	110kg	130	125	1550
導程10 lead	35kg	400	410	2500
	55kg	245	250	1550
	88kg	150	150	950
導程20 lead	12kg	900	1070	3000
	20kg	550	630	1800
	40kg	260	300	900
導程32 lead	15kg	440	570	1050
	30kg	210	270	520
	–	–	–	–

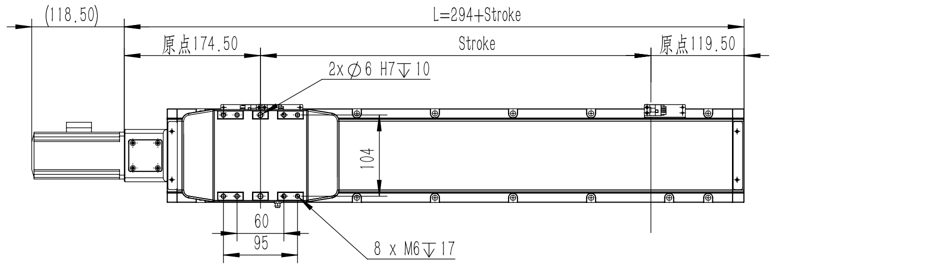
垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程5 lead	15kg	1200	1200
	22kg	820	820
	33kg	550	550
導程10 lead	10kg	1600	1600
	14kg	1150	1150
	22kg	730	730
導程20 lead	7kg	1800	1800
	10kg	1250	1250
	–	–	–
導程32 lead	5kg	1600	1600
	8kg	1000	1000
	–	–	–

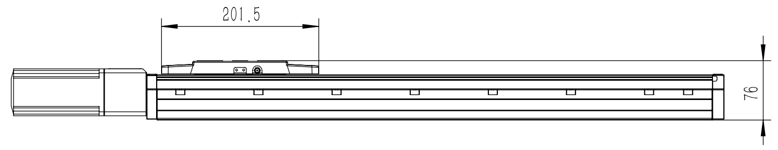
GSC Series

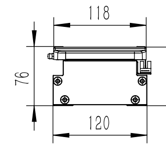
導軌内嵌式滑台模組 Guide rail embedded slide module GSC 120

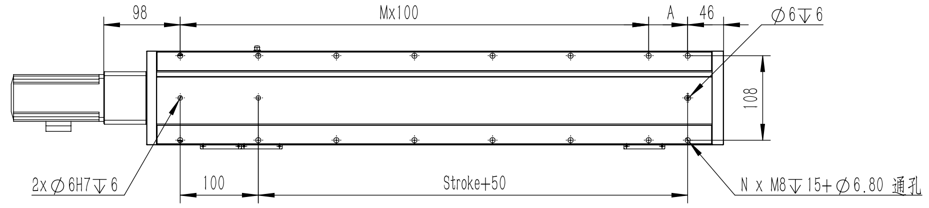
GSC 120–MS 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn





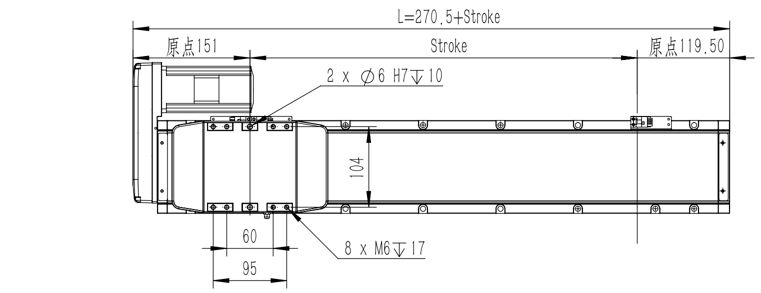


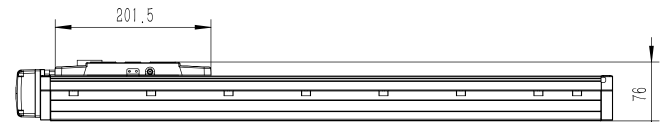


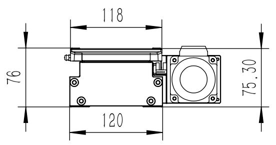
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	344	395	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
重量 Weight(kg)	5.05	5.4	5.75	6.1	6.45	6.8	7.15	7.5	7.85	8.2	8.55	8.9	9.25	9.6	9.95	10.3	10.65	11	11.35	11.7	12.05	12.4	12.75	13.1	13.45

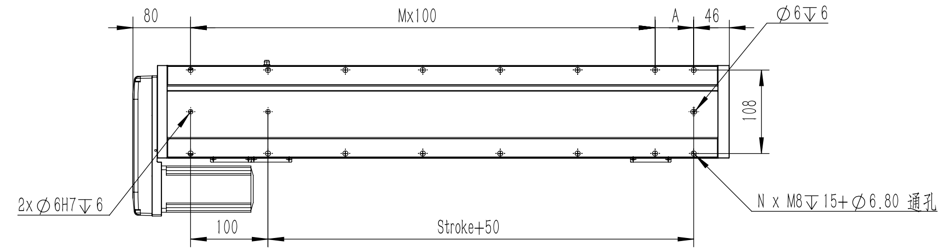
GSC 120–ML 馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn









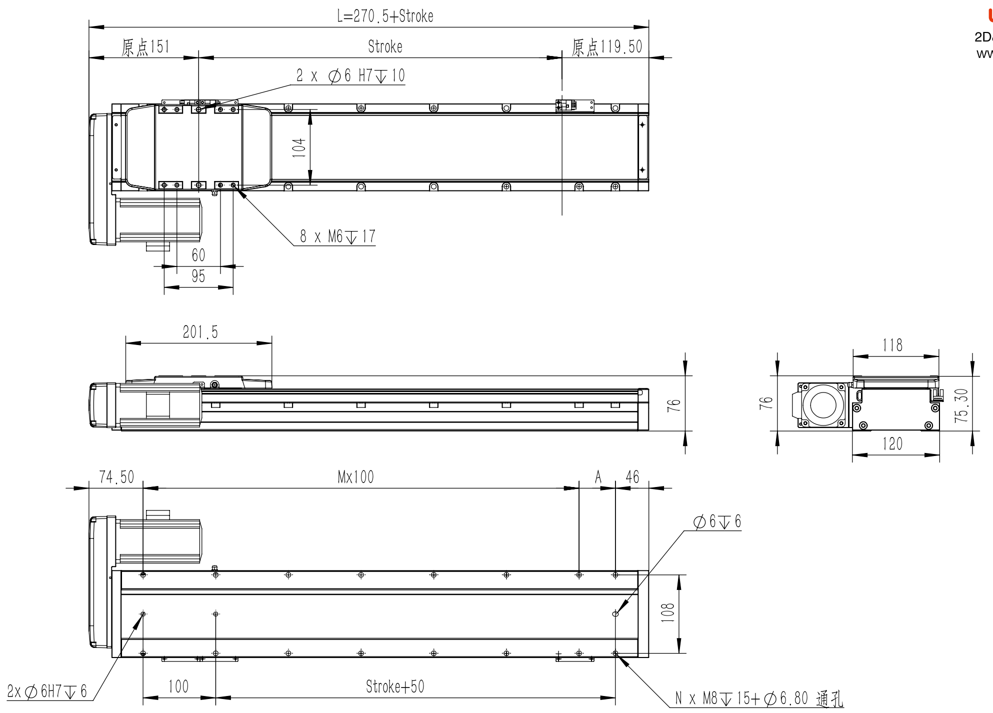
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	320.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5	1180.5	1230.5	1280.5	1330.5	1380.5	1430.5	1480.5	1530.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

GSC Series

GSC 120 導軌內嵌式滑台模組 Guide rail embedded slide module

GSC 120-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

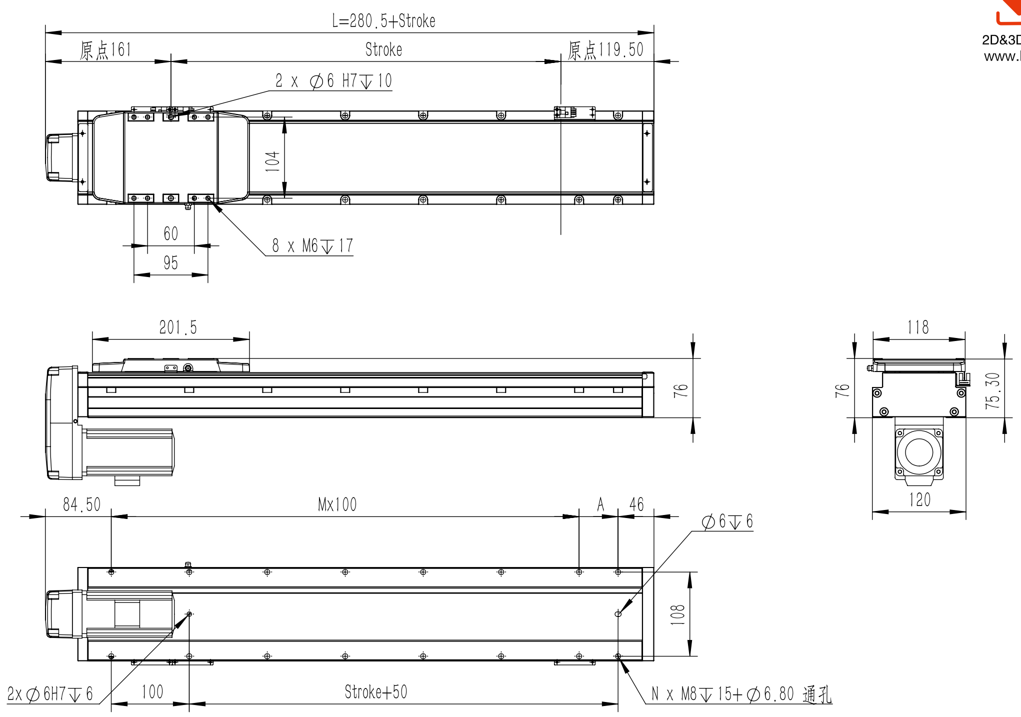
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	320.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5	1180.5	1230.5	1280.5	1330.5	1380.5	1430.5	1480.5	1530.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

GSC 120-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	320.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5	1180.5	1230.5	1280.5	1330.5	1380.5	1430.5	1480.5	1530.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

滑臺模組規格索引 Embedded sliding table for dust-free workshop GSC Series

GSC 軌道內嵌式螺桿滑台系列
GSC Built-in Linear Motion Guide Ball Screw Actuator-Slider Type

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達容量 Motor Output (w)	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C7 級) Ball Screw Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)	
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	GSC40	100W	44	±0.005	10	06	20	5
							12	12	2
		GSC50	100W	54	±0.005	12	5	30	10
							10	15	5
							20	10	2.5
		GSC80	200W	82	±0.005	16	5	50	15
							10	30	8
			400W				20	18	3
							32	13	2
		GSC120	200W	120	±0.005	16	5	110	33
							10	88	22
			400W				20	40	10
							32	30	8

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	導程 lead (mm)	最高速度 *1 Maximum Speed(mm/s)	標準行程及最高使用速度 *2 Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s) 代表速度 Speed																								
					行程 Stroke 50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	GSC40	06	300				300								270	240	210	180	150									
			12	600				600								540	480	420	360	300									
		GSC50	5	250				250									225	200	175	150									
			10	500				500									450	400	350	300									
			20	1000				1000									900	800	700	600									
		GSC80	5	250						250										225	200	175	150	125	100	75			
			10	500						500										450	400	350	300	250	200	150			
			20	1000						1000										900	800	700	600	500	400	300			
			32	1600						1600										1440	1280	1120	960	800	640	480			
		GSC120	5	250						250											225	200	175	167	158	150	133	125	117
			10	500						500											450	400	350	333	317	300	267	250	233
			20	1000						1000											900	800	700	667	633	600	533	500	467
			32	1600						1600											1440	1280	1120	1067	1013	960	853	800	747

*1:最高速度(mm/s)是以伺服馬達最高轉速3000RPM為基準。
The highest speed is based on the maximum servo motor's rpm (3000).

*2:標準行程內的黑色數字，代表該行程內可使用的最高安全速度。若超過此速度，滑台可能會有嚴重共振產生。
Written here is the standard storke's maximum safe speed. If over this speed, it may casue serious virbration.

導軌内嵌式皮带模組

Rail embedded conveyor belt slide table

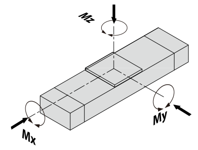
GTC 50

GTC 80

□訂購型號代碼 Code

GTC 50	—	L40	—	500	—	D01	—	M10	—	P3	—	A001
本體型號 Item NO.		皮帶輪導程 Pulley Lead		行程 Stroke		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
				50–1500, 間隔Gap50		D01: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting		M 三菱 Mitsubishi 10 100W		P1: 1祇 1PC		未標記：無 NoMark:NoSensor
						D02: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		P 松下 Panasonic 10 100W		P2: 2祇 2PCS		
						D03: 馬達上折安裝 UP Motor Mounting				P3: 3祇 3PCS		
						D04: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting				未標記：無 NoMark:NoSensor		

▪ 最大静態力和力矩 Max Static Forces And Torques

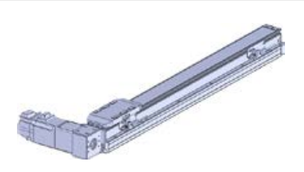
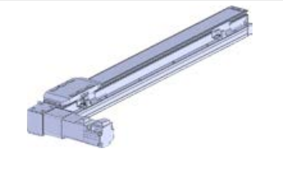
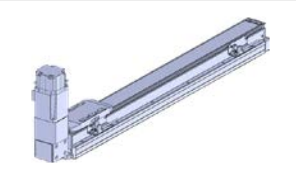
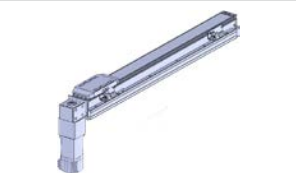


Type	GTC 50
■M(x) (N · m)	103
■M(y) (N · m)	103
■M(z) (N · m)	144

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\le 1$$

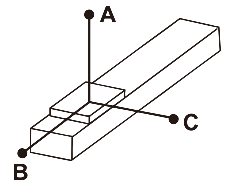
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

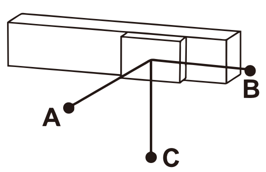
D01: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	D02: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	D03: 馬達上折安裝 UP Motor Mounting	D04: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

▪ 基本規格 Basic Specification

	GTC 50		
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.04
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		40
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	5
		垂直使用Vertical (kg)	/
	定格推力 Rated Thrust (N)		48
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1500 mm /50 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		100
	皮帶寬度 Belt Width (mm)		9
	聯軸器 Coupling (mm)		8×8
	原點感應器 Home Sensor		PM-Y45(NPN)

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang





單位Unit：mm

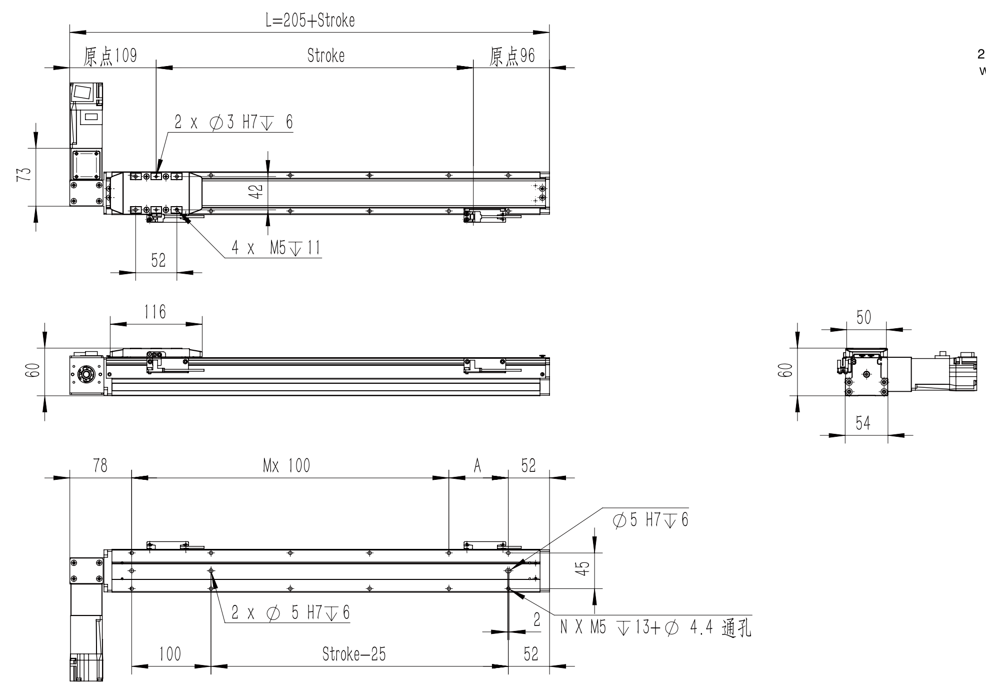
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	320	120	130
3.5kg	220	70	80
5kg	175	55	60

單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	130	120	320
3.5kg	75	70	320
5kg	65	55	170

GTC 50–D01
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

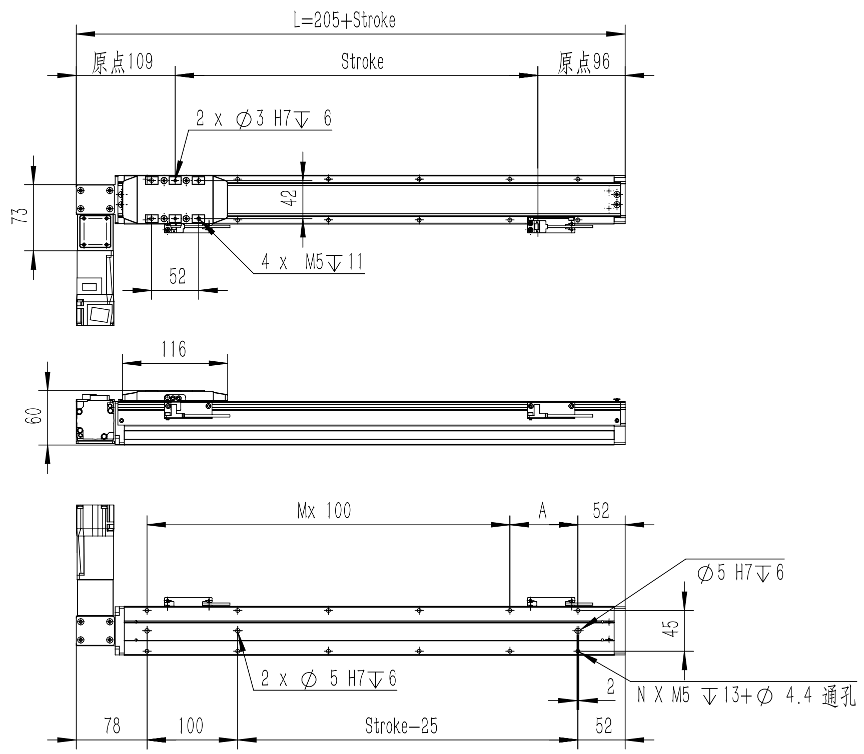
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	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	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight（kg）	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7	3.8	3.9	4.0

GTC 50–D02
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



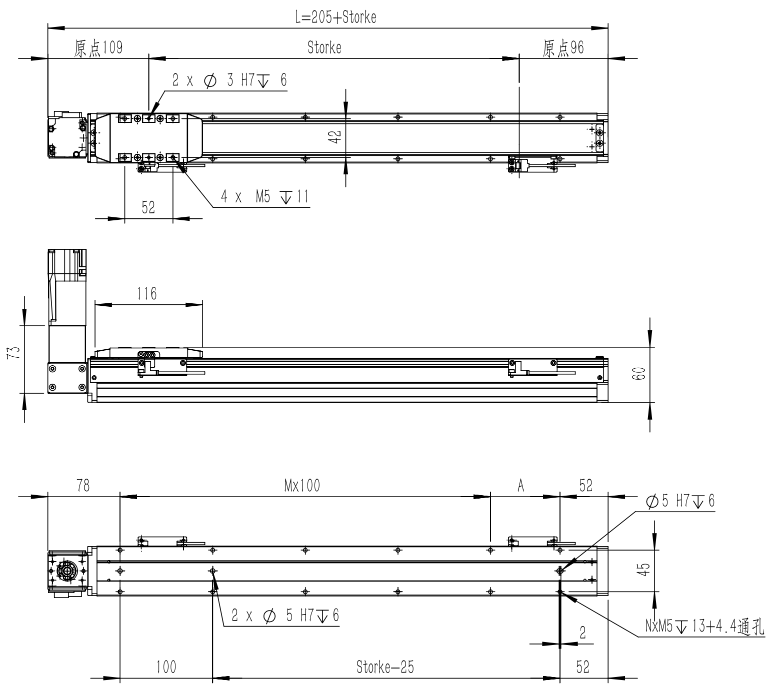
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight（kg）	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7	3.8	3.9	4.0

GTC Series

GTC 50 導軌內嵌式皮帶模組
Rail embedded conveyor belt slide table

GTC 50-D03
馬達上折安裝 Up Motor Mounting

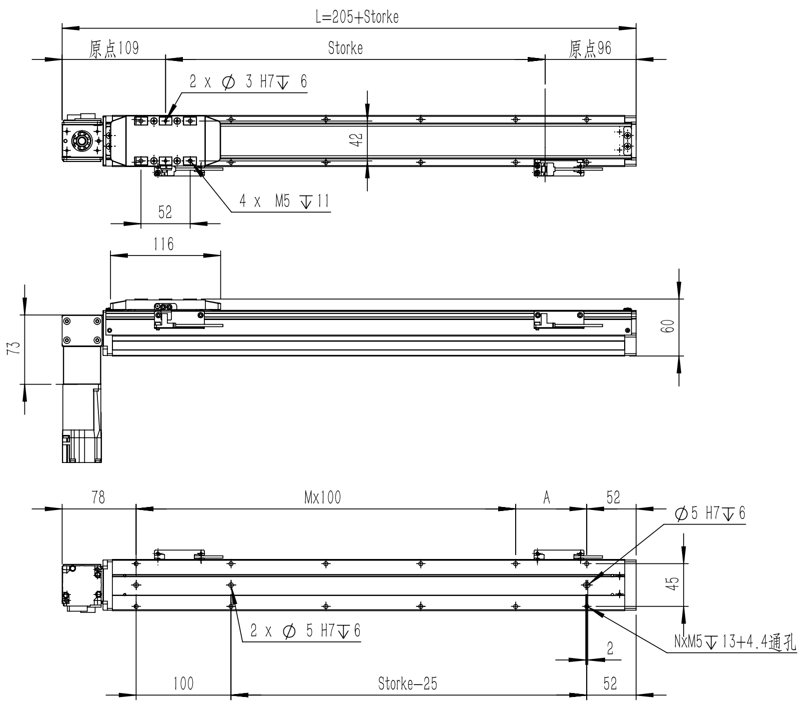
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

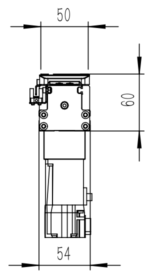


行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7	3.8	3.9	4.0

GTC 50-D04
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn





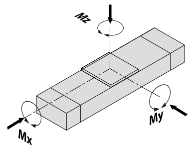
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	255	305	355	405	455	505	555	605	655	705	755	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	1355	1405	1455	1505	1555	1605	1655	1705
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight (kg)	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2	2.1	2.2	2.3	2.4	2.5	2.6	2.7	2.8	2.9	3.0	3.1	3.2	3.3	3.4	3.5	3.6	3.7	3.8	3.9	4.0

GTC Series

□訂購型號代碼 Code

GTC 80	L48	500	D01	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	皮帶輪導程 Pulley Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
		50–1500, 間隔Gap50	D01: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting D02: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting D03: 馬達上折安裝 UP Motor Mounting D04: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 40 400W P 松下 Panasonic 40 400W	P1: 1褀 1PC P2: 2褀 2PCS P3: 3褀 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor	未標記：無 NoMark:NoSensor

▪ 最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques



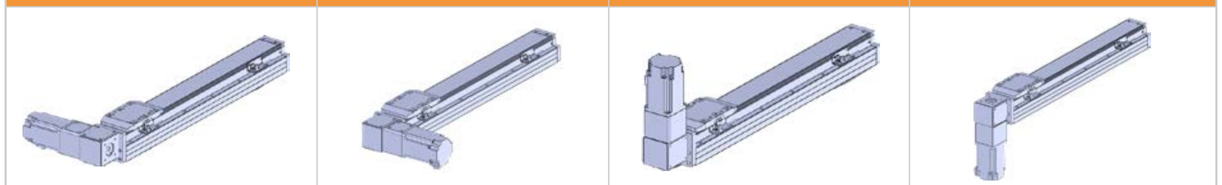
Type	GTC 80
■M(x) (N·m)	318
■M(y) (N·m)	318
■M(z) (N·m)	626

▪ 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

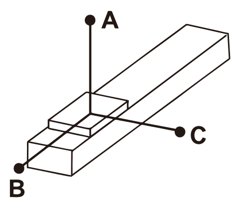
D01: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	D02: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	D03: 馬達上折安裝 UP Motor Mounting	D04: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting

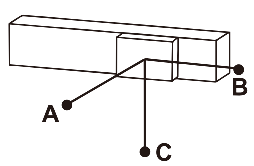


▪ 基本規格 Basic Specification

	GTC 80		
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.04
	皮帶轮導程 Pulley Lead (mm)		48
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2400
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	15
		垂直使用Vertical (kg)	/
	定格推力 Rated Thrust (N)		80
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1500 mm /50 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	皮帶寬度 Belt Width (mm)		15
	聯軸器 Coupling (mm)		10×14
	原點感應器 Home Sensor		PM-Y45(NPN)

▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang





單位Unit：mm

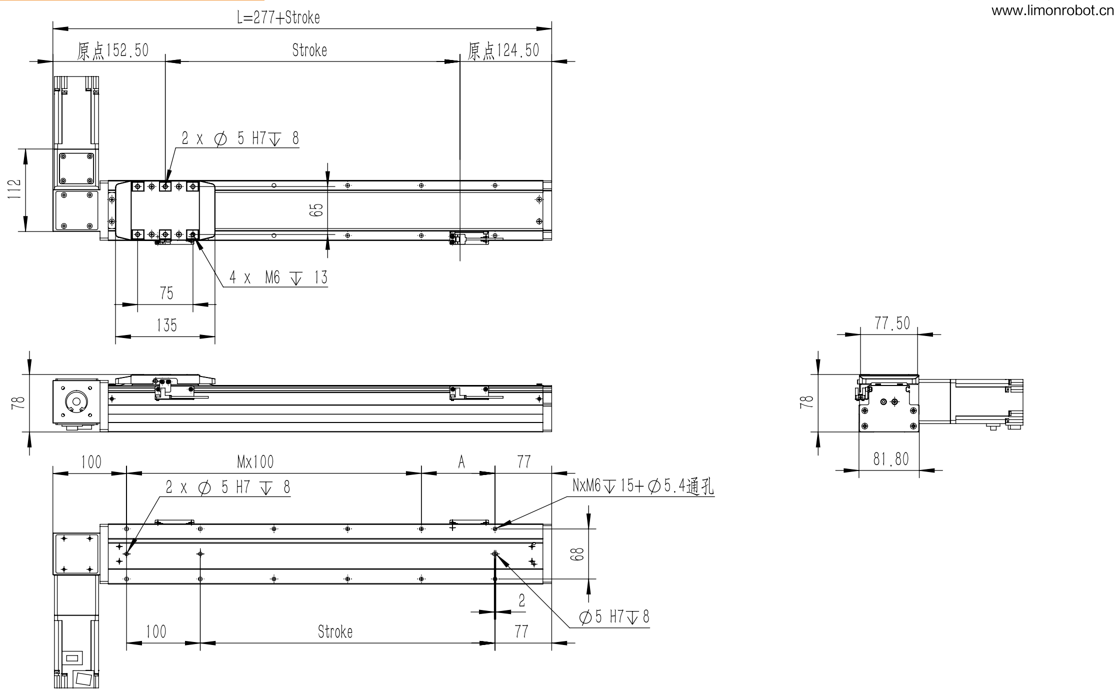
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
5kg	850	322	395
10kg	560	185	226
15kg	473	135	156

單位Unit：mm

壁挂安裝 Wall Installation	A	B	C
5kg	355	310	532
10kg	210	196	455
15kg	171	155	435

GTC 80-D1 馬達左折安裝 Left Motor Mounting

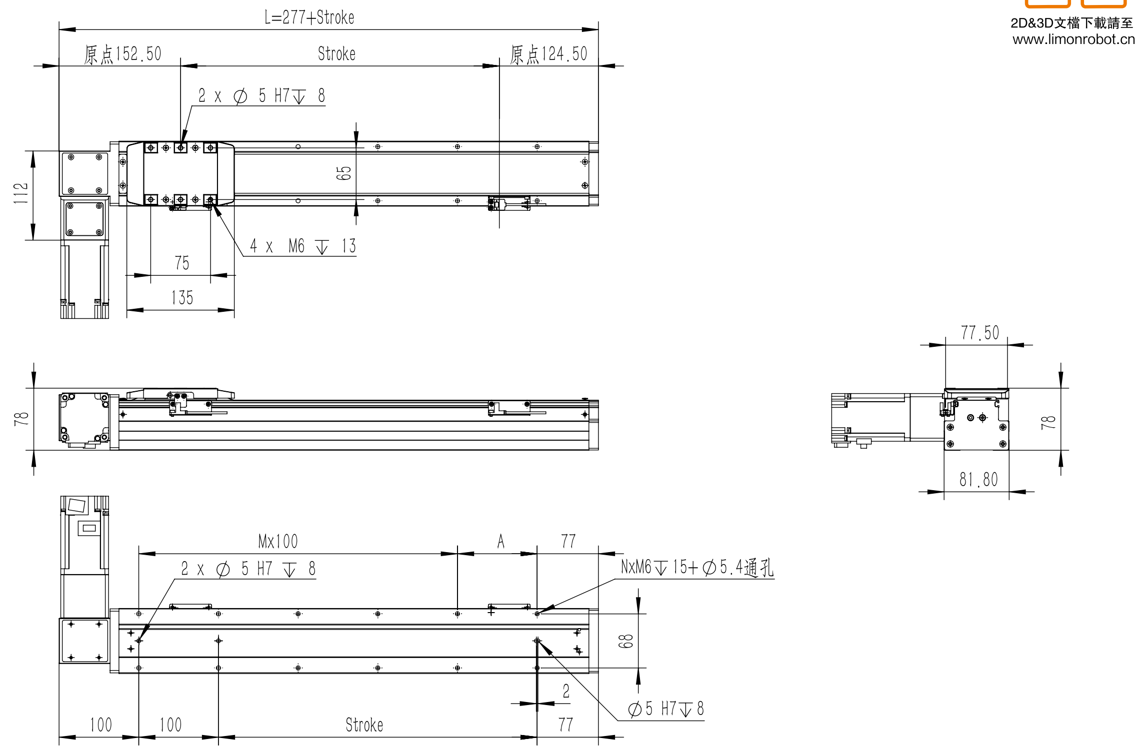
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	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	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight（kg）	3.15	3.42	3.69	3.96	4.23	4.5	4.77	5.04	5.31	5.58	5.85	6.12	6.39	6.66	6.93	7.2	7.47	7.74	8.01	8.28	8.55	8.82	9.09	9.36	9.63	9.9	10.17	10.44	10.71	10.98

GTC 80-D2 馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



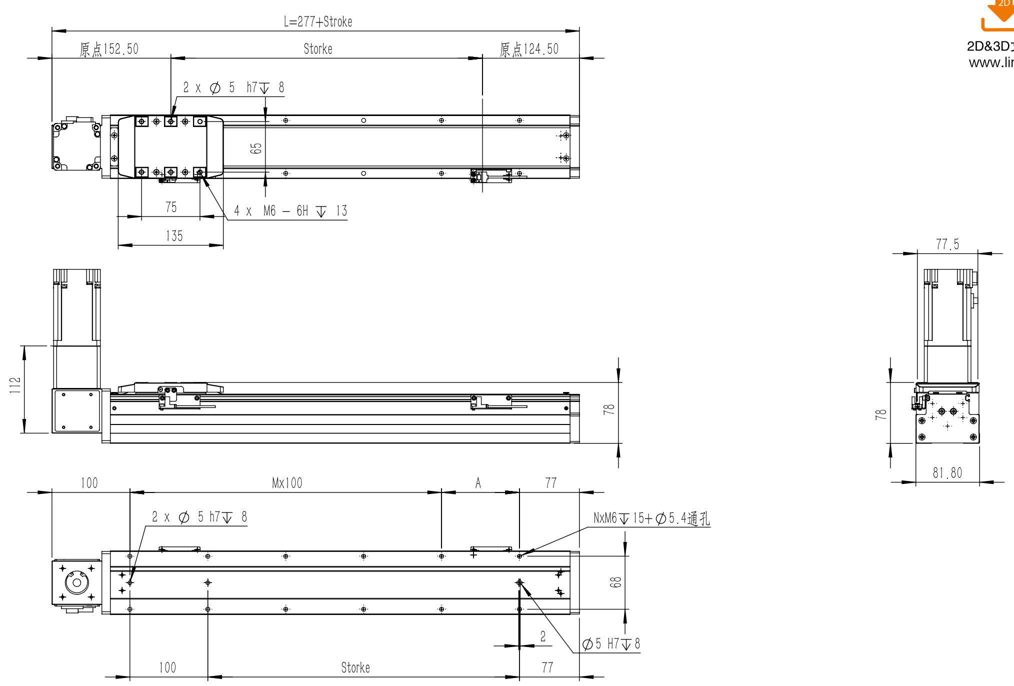
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight（kg）	3.15	3.42	3.69	3.96	4.23	4.5	4.77	5.04	5.31	5.58	5.85	6.12	6.39	6.66	6.93	7.2	7.47	7.74	8.01	8.28	8.55	8.82	9.09	9.36	9.63	9.9	10.17	10.44	10.71	10.98

GTC Series

GTC 80 導軌内嵌式滑台模組
Rail embedded conveyor belt slide table

GTC 80-D03
馬達上折安裝 Up Motor Mounting

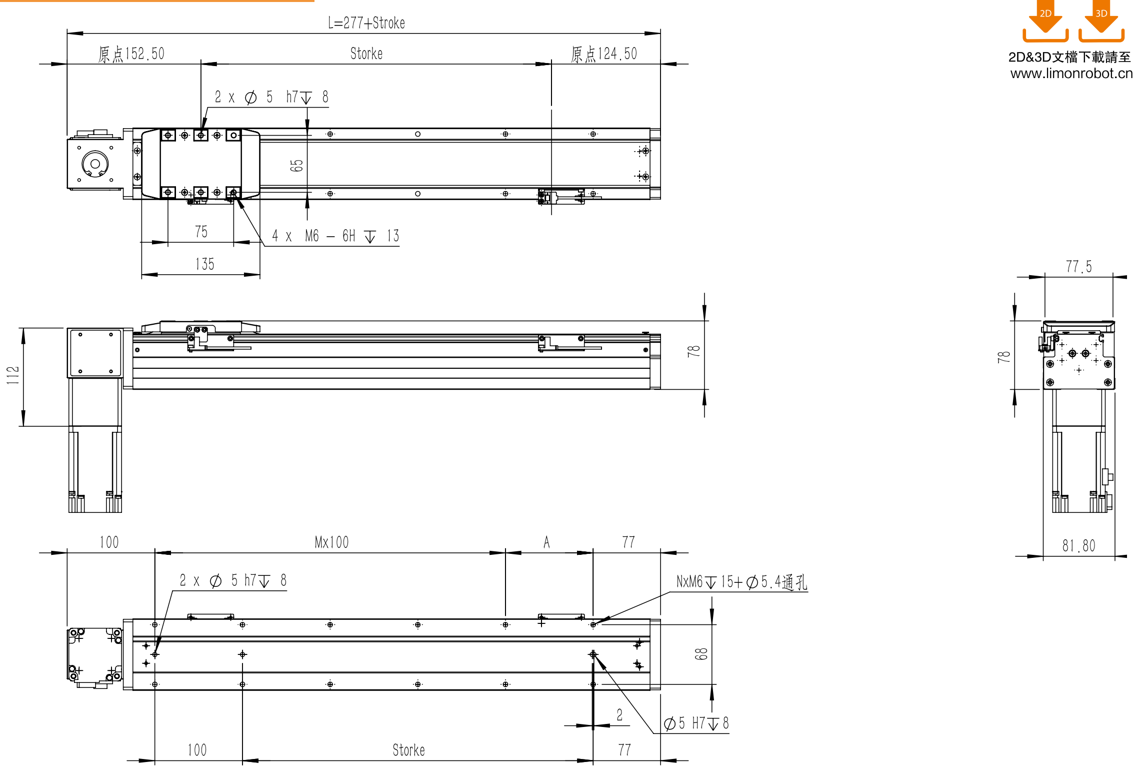
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	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	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight (kg)	3.15	3.42	3.69	3.96	4.23	4.5	4.77	5.04	5.31	5.58	5.85	6.12	6.39	6.66	6.93	7.2	7.47	7.74	8.01	8.28	8.55	8.82	9.09	9.36	9.63	9.9	10.17	10.44	10.71	10.98

GTC 80-D04
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

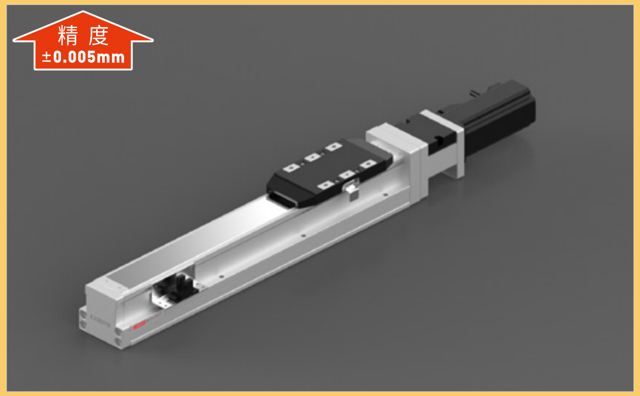
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



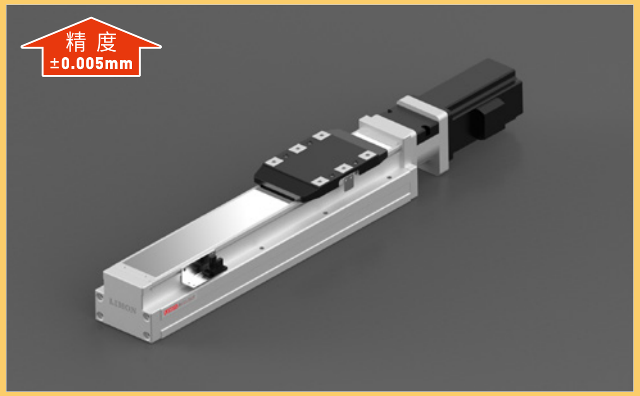
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34
重量 Weight (kg)	3.15	3.42	3.69	3.96	4.23	4.5	4.77	5.04	5.31	5.58	5.85	6.12	6.39	6.66	6.93	7.2	7.47	7.74	8.01	8.28	8.55	8.82	9.09	9.36	9.63	9.9	10.17	10.44	10.71	10.98

LIMON
PRECISION&SPEED

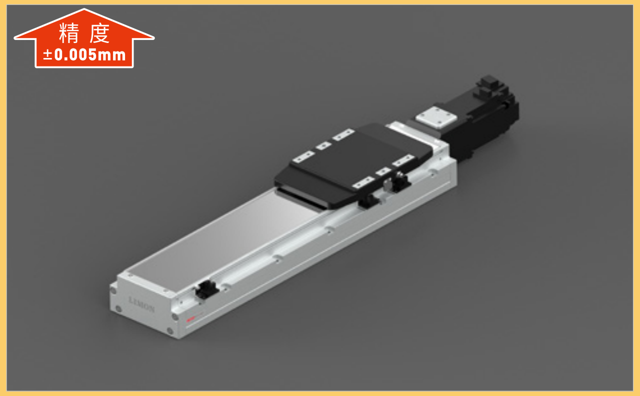
導軌内嵌潔淨式滑台模組
Embedded sliding table for dust-free workshop



GCC 50



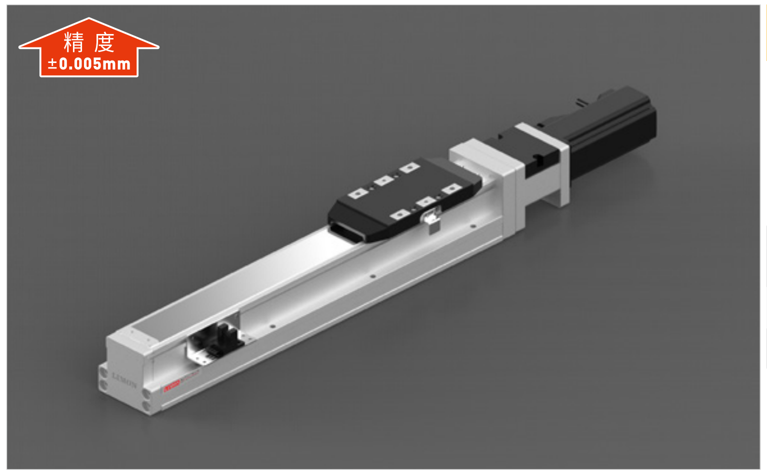
GCC 80



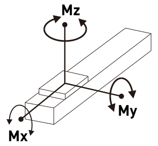
GCC 120

□訂購型號代碼 Code

GCC 50	L10	500	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	50–800, 間隔Gap50	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 100W	P1: 1只 1PC	未標記：無 NoMark:NoSensor
	10		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 10 100W	P2: 2只 2PCS	
	20		MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		P3: 3只 3PCS	
			MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		未標記：無 NoMark:NoSensor	



▪ 最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques

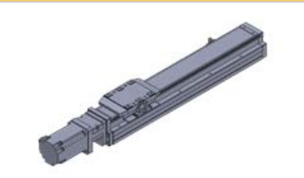
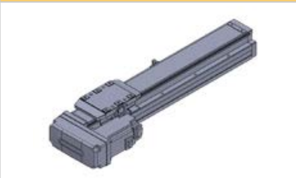


Type	GCC 50
■Mx (N·m)	103
■My (N·m)	103
■Mz (N·m)	144

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

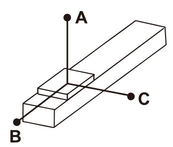
▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

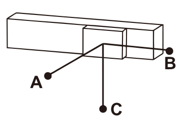
▪ 基本規格 Basic Specification

	GCC 50				
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005		
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250	500	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	30	15	10
		垂直使用Vertical (kg)	10	5	2.5
	定格推力 Rated Thrust (N)		341	170	85
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–800 mm/ 50 Pitch		
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Outpu (W)		100		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø12		
	聯軸器 Coupling (mm)		7×8		
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45 (NPN)		

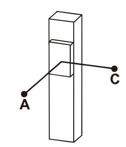
▪ 容許負載力矩表 Allowable Overhang



單位Unit：mm



單位Unit：mm



單位Unit：mm

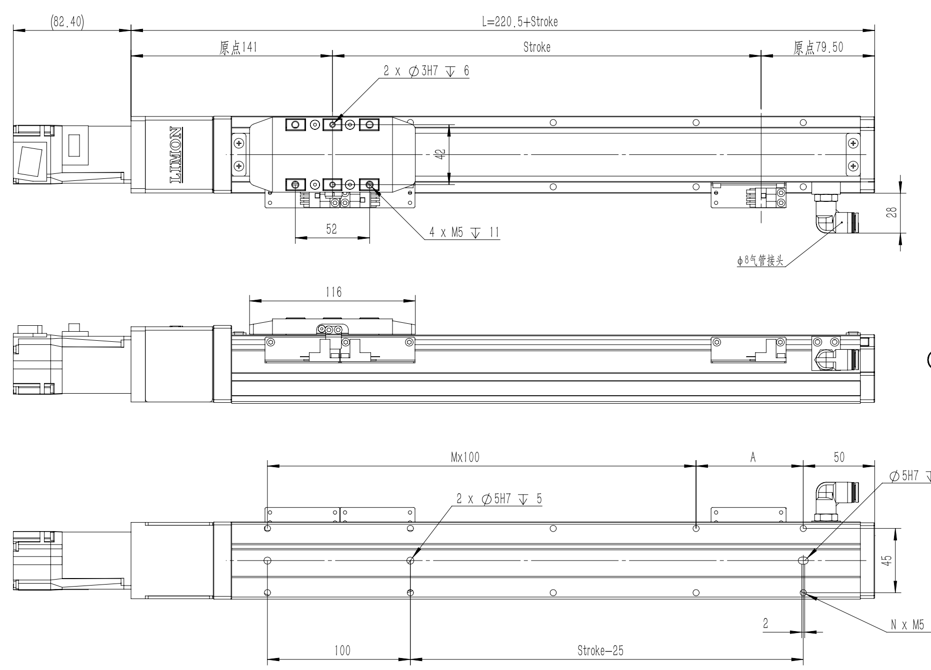
水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程5 lead	10kg	650	75	100
	20kg	440	32	45
	30kg	270	19	25
導程10 lead	5kg	600	145	185
	10kg	370	70	85
	15kg	250	42	52
導程20 lead	5kg	320	120	130
	8kg	220	70	80
	10kg	175	55	60

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程5 lead	10kg	100	75	650
	20kg	45	32	420
	30kg	25	19	260
導程10 lead	5kg	180	145	600
	10kg	85	68	370
	15kg	52	42	250
導程20 lead	5kg	130	120	320
	8kg	75	70	220
	10kg	60	55	170

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程5 lead	6kg	145	145
	8kg	110	110
	10kg	90	90
導程10 lead	1kg	800	800
	3kg	260	260
	5kg	155	155
導程20 lead	1kg	600	600
	2kg	300	300
	2.5kg	250	250

GCC 50–MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

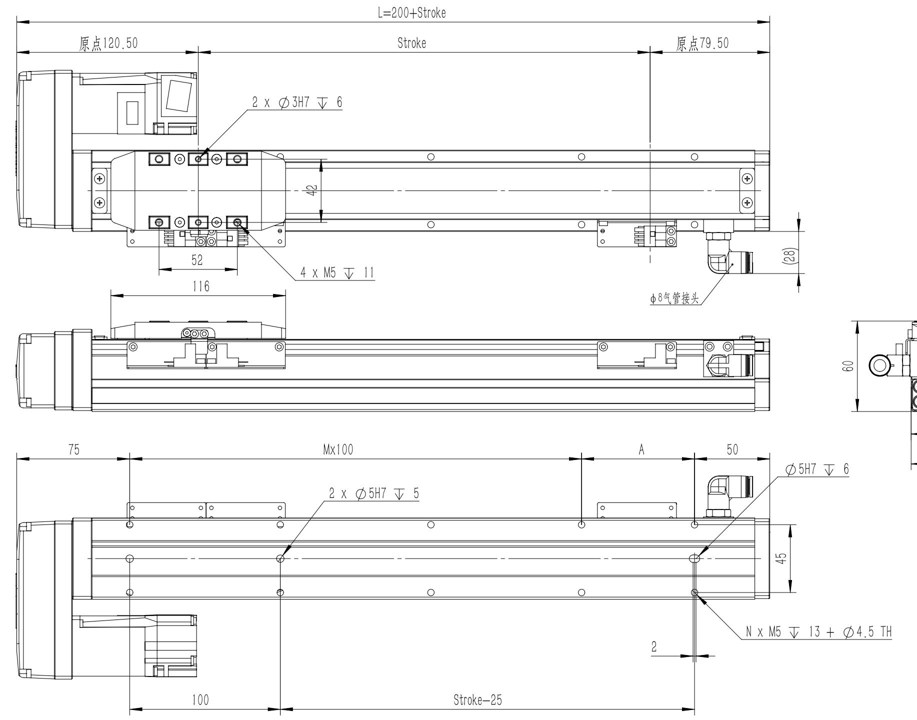
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	270.5	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight(kg)	0.97	1.16	1.36	1.56	1.75	1.95	2.15	2.34	2.54	2.74	2.93	3.13	3.33	3.52	3.72	3.92

GCC 50–ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



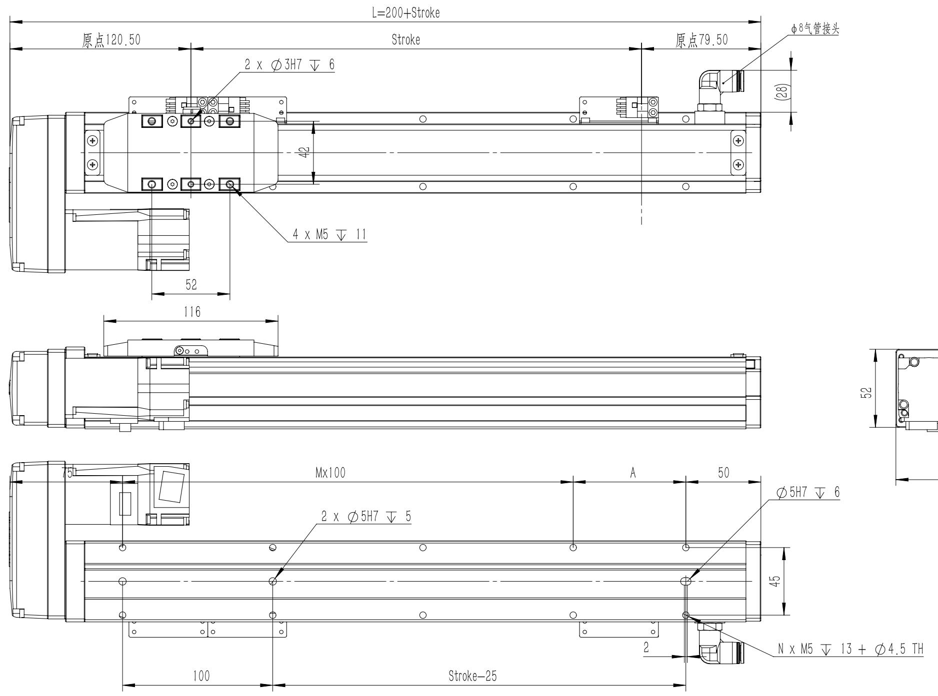
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight(kg)	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

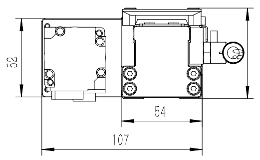
GCC Series

GCC 50 導軌內嵌潔淨式滑台模組
Embedded sliding table for dust-free workshop

GCC 50-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

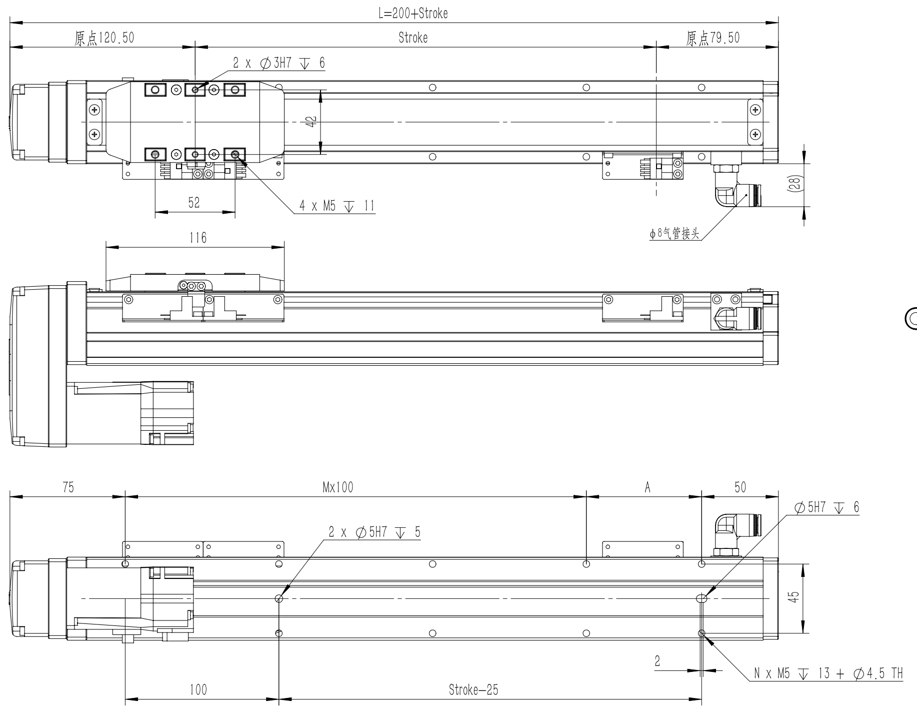


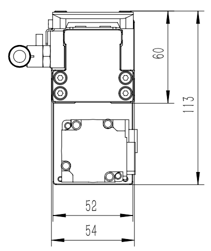


行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight(kg)	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

GCC 50-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

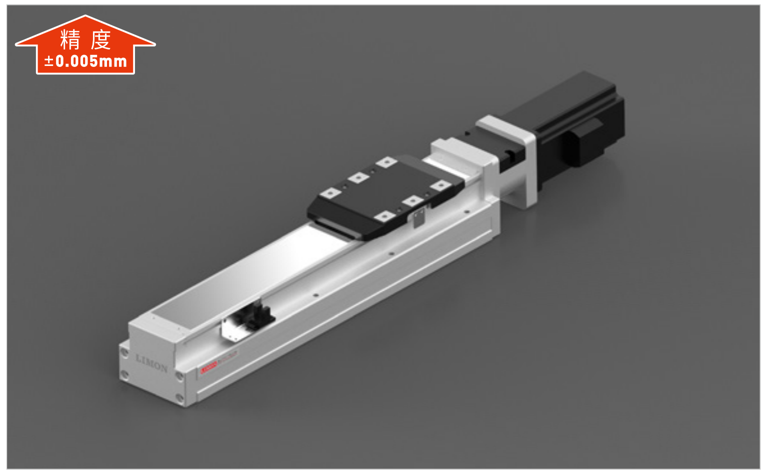




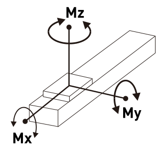
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量 Weight(kg)	1.14	1.33	1.53	1.73	1.92	2.12	2.32	2.51	2.71	2.91	3.1	3.3	3.5	3.69	3.89	4.09

□訂購型號代碼 Code

GCC 80	—	L10	—	500	—	MS	—	M40	—	P3	—	A001
本體型號 Item NO.		螺杆導程 Ball Screw Lead		行程 Stroke		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
		05		50–1100, 間隔Gap50		MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting		M 三菱 Mitsubishi 20 200W		P1: 1祇 1PC		未標記：無 NoMark:NoSensor
		10				ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting		M 三菱 Mitsubishi 40 400W		P2: 2祇 2PCS		
		20				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		P 松下 Panasonic 20 200W		P3: 3祇 3PCS		
		32				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		P 松下 Panasonic 40 400W		未標記：無 NoMark:NoSensor		



· 最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques

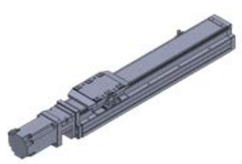
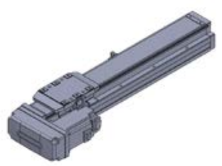
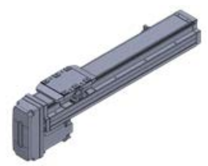


Type	GCC 80
■Mx (N·m)	318
■My (N·m)	318
■Mz (N·m)	626

·除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\le 1$$

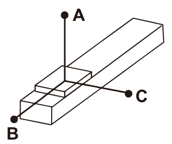
· 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

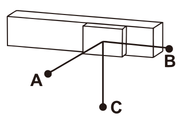
· 基本規格 Basic Specification

	GCC 80					
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20	32
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250	500	1000	1600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	50	30	18	13
		垂直使用Vertical (kg)	15	8	3	2
	定格推力 Rated Thrust (N)		1388	694	347	217
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1100 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Outpu (W)		400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø16			
	聯軸器 Coupling (mm)		10×14			
	原點感應器 Home Sensor		PM-Y45(NPN)			

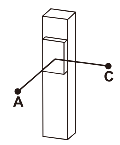
· 容許負載力矩表 Allowable Overhang



單位Unit：mm



單位Unit：mm



單位Unit：mm

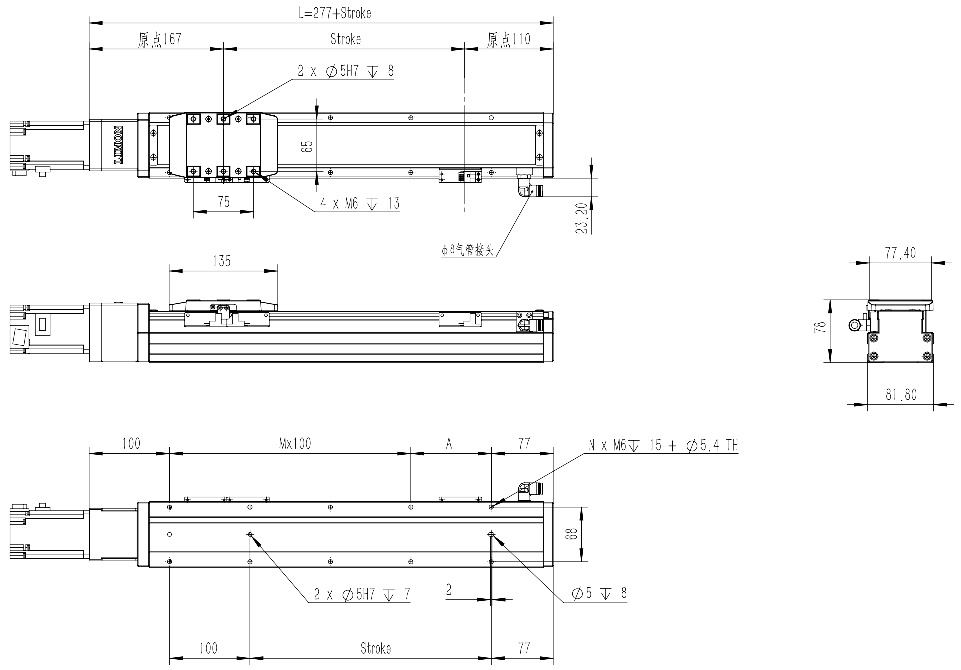
水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程5 lead	20kg	1560	153	237
	35kg	890	81	126
	50kg	550	53	82
導程10 lead	10kg	1730	286	416
	20kg	839	136	196
	30kg	541	85	124
導程20 lead	6kg	1213	403	493
	9kg	800	264	323
	18kg	592	194	238

壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程5 lead	20kg	214	153	1435
	35kg	113	81	845
	50kg	74	83	506
導程10 lead	10kg	370	286	1400
	20kg	176	136	800
	30kg	12	86	495
導程20 lead	6kg	444	403	760
	9kg	292	264	277
	18kg	214	194	544

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程5 lead	10kg	331	331
	15kg	220	220
	–	–	–
導程10 lead	5kg	589	589
	8kg	368	368
	–	–	–
導程20 lead	3kg	935	935
	–	–	–
	–	–	–

GCC 80–MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

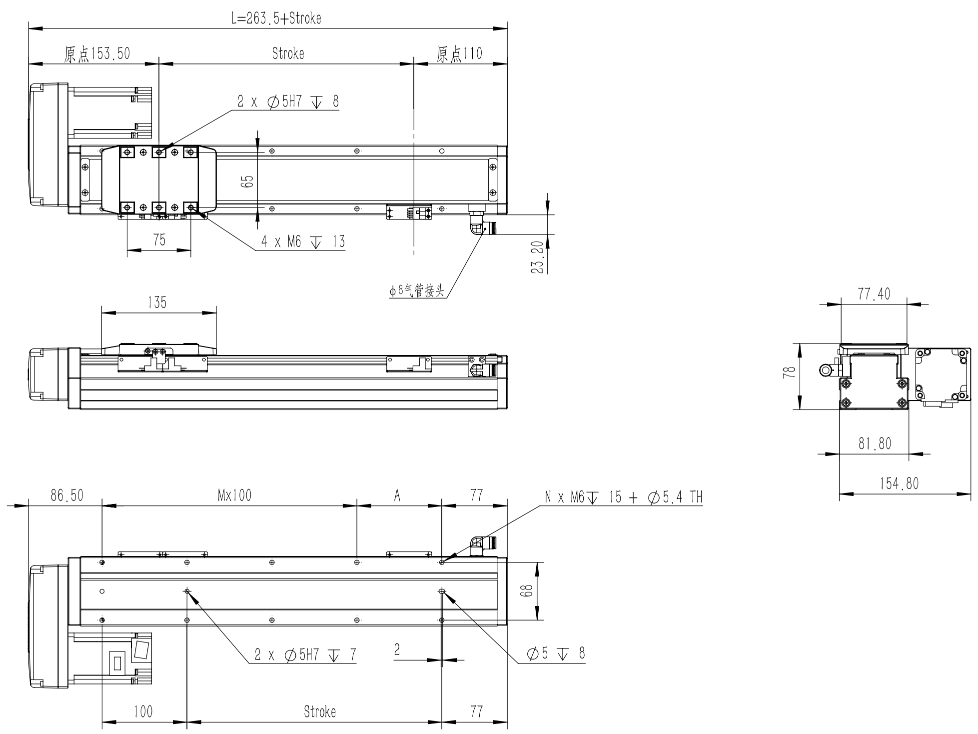
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	327	377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight(kg)	2.68	3.04	3.41	3.77	4.14	4.5	4.87	5.23	5.6	5.96	6.33	6.69	7.06	7.42	7.79	8.15	8.52	8.88	9.25	9.61	9.98	10.4

GCC 80–ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

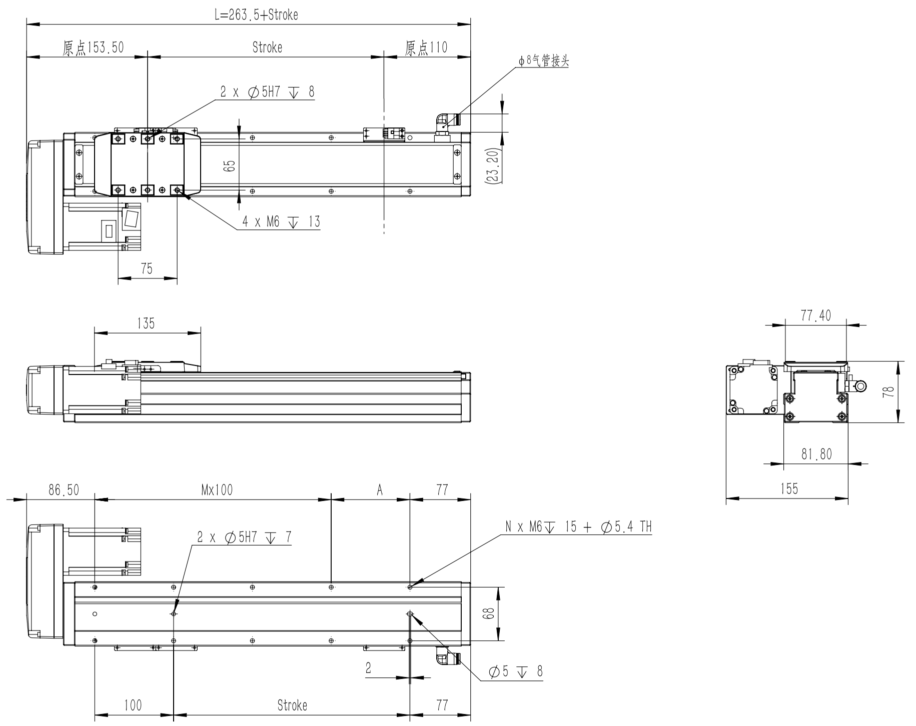


行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

GCC 80 導軌內嵌潔淨式滑台模組
Inserted sliding platform of guide rail

GCC 80-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

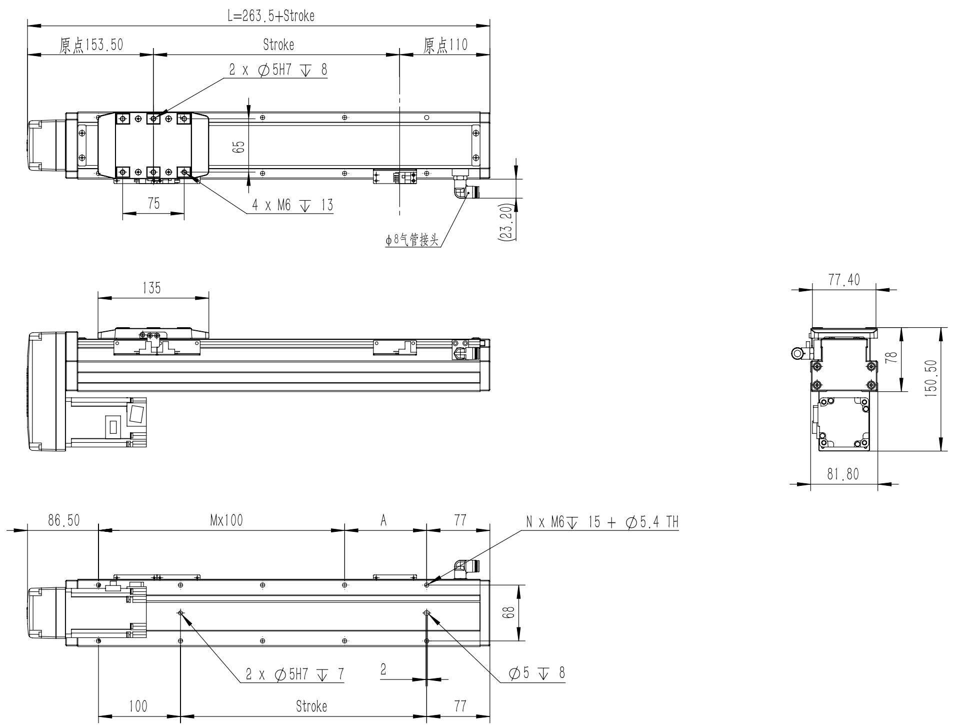
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

GCC 80-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

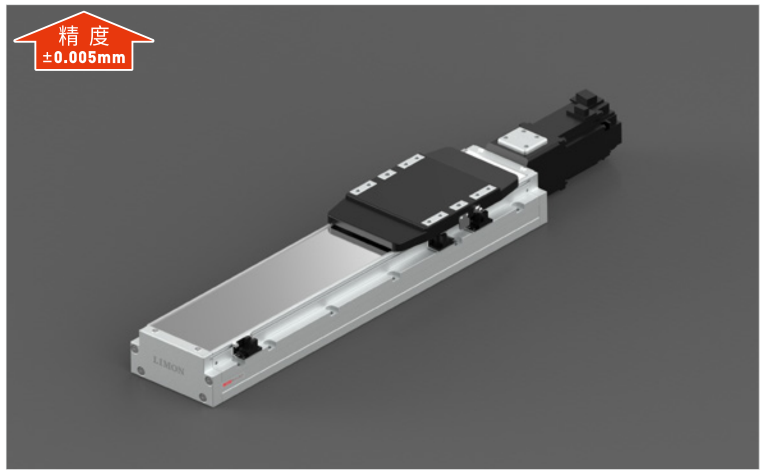
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



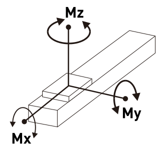
行程 Stroke (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	313.5	363.5	413.5	463.5	513.5	563.5	613.5	663.5	713.5	763.5	813.5	863.5	913.5	963.5	1013.5	1063.5	1113.5	1163.5	1213.5	1263.5	1313.5	1363.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
重量 Weight (kg)	2.69	3.1	3.62	4.14	4.66	5.18	5.7	6.22	6.74	7.26	7.78	8.3	8.82	9.34	9.86	10.4	10.9	11.4	11.94	12.46	13	13.4

□訂購型號代碼 Code

GCC 120	L10	500	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	50–1250, 間隔Gap50	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi: 20 200W	P1: 1補 1PC	未標記：無 NoMark:NoSensor
	10		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi: 40 400W	P2: 2補 2PCS	
	20		MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	P 松下 Panasonic: 20 200W	P3: 3補 3PCS	
	32		MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	P 松下 Panasonic: 40 400W	未標記：無 NoMark:NoSensor	



・最大靜態力和力矩 Max Static Forces And Torques



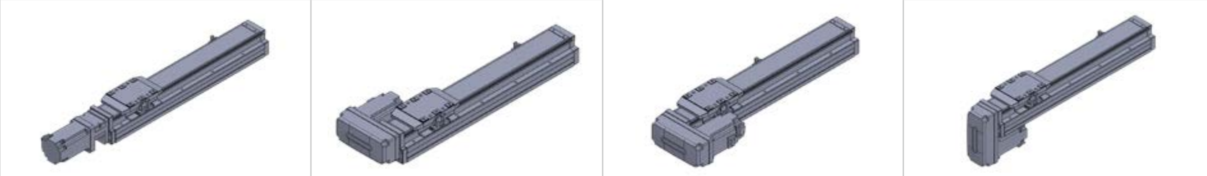
Type	GCC 120
■Mx (N·m)	606
■My (N·m)	606
■Mz (N·m)	1168

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

・馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

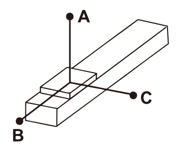
MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting



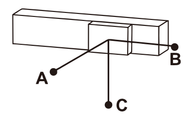
・基本規格 Basic Specification

GCC 120						
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20	32
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		250	500	1000	1600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	110	88	40	30
		垂直使用Vertical (kg)	33	22	10	8
	定格推力 Rated Thrust (N)		1388	694	347	218
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		50–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Outpu (W)		400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		C7 Ø16			
	聯軸器 Coupling (mm)		10×14			
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45 (NPN)			

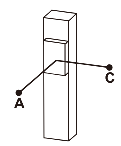
・容許負載力矩表 Allowable Overhang



單位Unit：mm



單位Unit：mm



單位Unit：mm

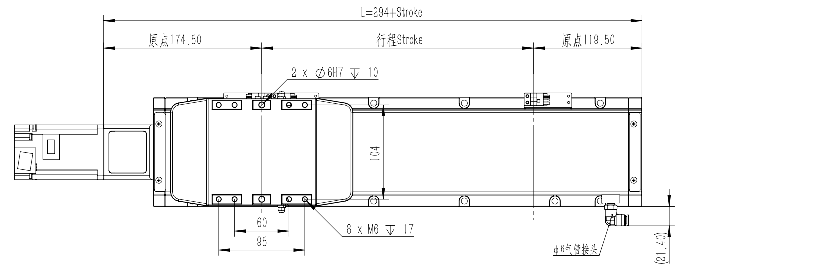
水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程5 lead	60kg	2850	250	340
	80kg	2100	180	250
	110kg	1500	120	170
導程10 lead	30kg	2850	490	600
	50kg	1700	280	350
	88kg	950	140	190
導程20 lead	10kg	3400	1250	1400
	22kg	1650	550	620
	40kg	900	290	330
導程32 lead	15kg	1100	570	550
	25kg	620	330	320
	30kg	520	270	260

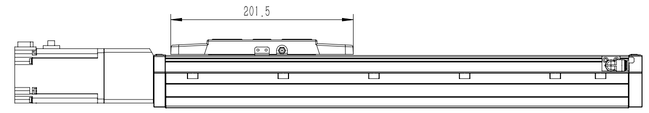
壁挂安裝 Wall Installation		A	B	C
導程5 lead	55kg	280	280	3300
	75kg	200	195	2400
	110kg	130	125	1550
導程10 lead	35kg	400	410	2500
	55kg	245	250	1550
	88kg	150	150	950
導程20 lead	12kg	900	1070	3000
	20kg	550	630	1800
	40kg	260	300	900
導程32 lead	15kg	440	570	1050
	30kg	210	270	520
	–	–	–	–

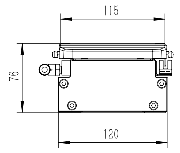
垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程5 lead	15kg	1200	1200
	22kg	820	820
	33kg	550	550
導程10 lead	10kg	1600	1600
	14kg	1150	1150
	22kg	730	730
導程20 lead	7kg	1800	1800
	10kg	1250	1250
	–	–	–
導程32 lead	5kg	1600	1600
	8kg	1000	1000
	–	–	–

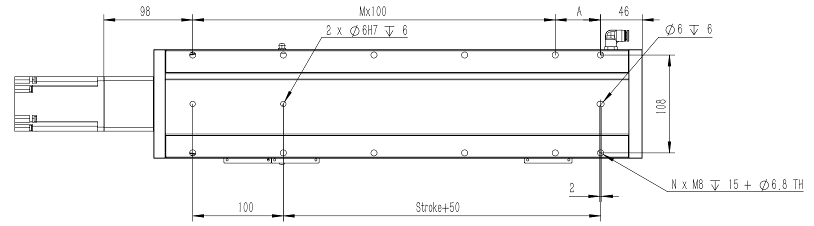
GCC 120–MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn





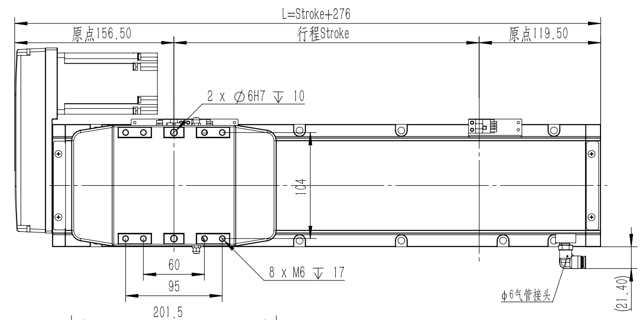


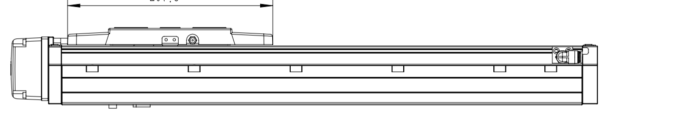


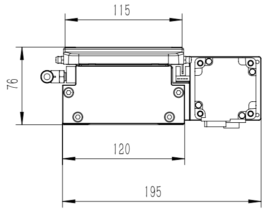
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
重量 Weight(kg)	5.05	5.4	5.75	6.1	6.45	6.8	7.15	7.5	7.85	8.2	8.55	8.9	9.25	9.6	9.95	10.3	10.7	11	11.4	11.7	12.1	12.4	12.8	13.1	13.5

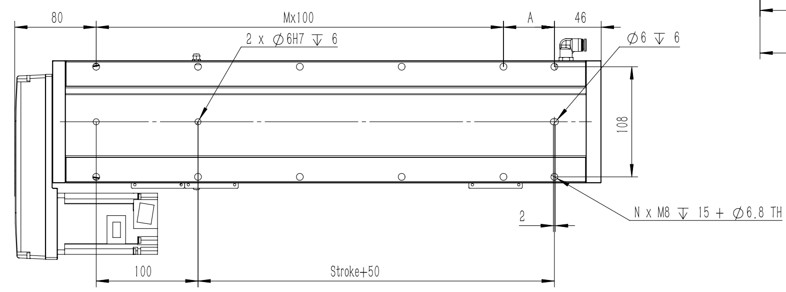
GCC 120–ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn









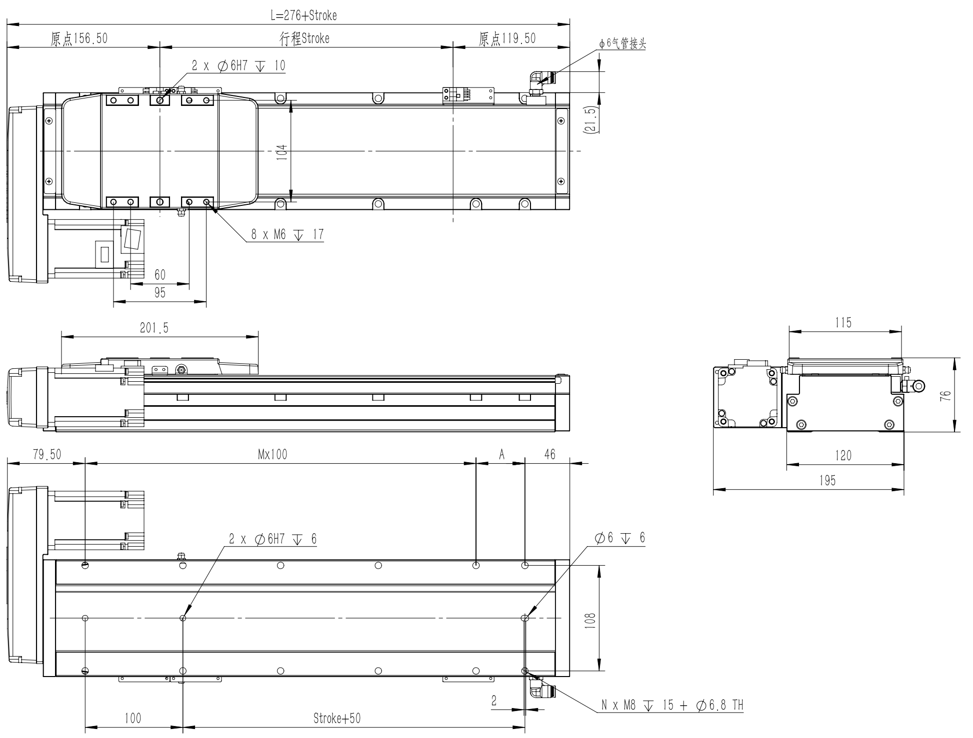
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

GCC Series

GCC 120 導軌内嵌潔淨式滑台模組
Embedded sliding table for dust-free workshop

GCC 120-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

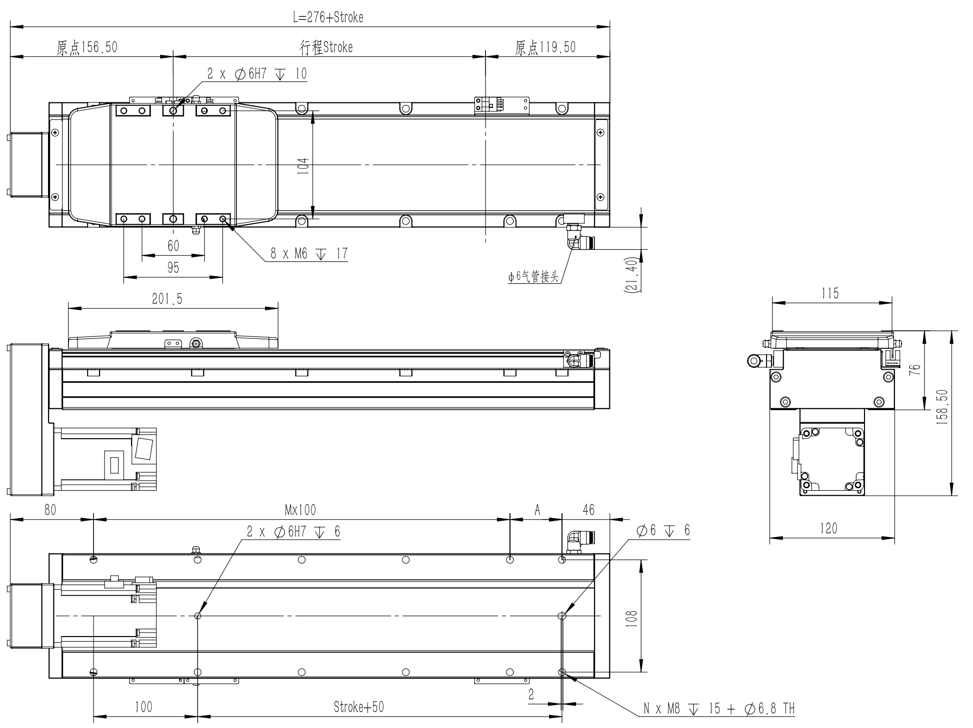
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

GCC 120-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	326	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026	1076	1126	1176	1226	1276	1326	1376	1426	1476	1526
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	6	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
重量 Weight(kg)	5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.28	13.61

LIMON
PRECISION&SPEED

KS系列模組
KS series module

KS 40

KS 50

KS 60

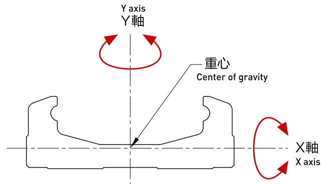
KS 86

KS 100

KS 40 KS系列模組 KS series module

□訂購型號代碼 Code

KS40D	05	P	E	—	200	A	2	—	F0	C	S0
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Travel	精度等級 Accuracy Grade	滾珠螺杆特殊加工		軌道長度mm Track Length	滑座形式 Slide Types	滑座數量 Slide Number		馬達連接法蘭 Motor Connection	護蓋 Protecting Cover	極限開關 Limit Switch
	01	P：精密級 Precision Class			100	A:標準型 Standard Type	1		F0/F1/F2/H0	C:鋁護套 Aluminum Cover	S0:只有極限軌道 Only limit orbit
	05	C：一般級 Normal Class			150		2		注:詳見P53. Note: Refer to catalogue P53	B:伸縮護套 Telescopic cover	S1:松下PM-Y45(NPN) Panasonic PM-Y45(NPN)
					200					無標記:無護套 None：no cover	S1P:松下PM-Y45-P(PNP) Panasonic PM-Y45-P(PNP)



Ix：延著X軸之慣性矩 Moment of inertia along the X-axis
Iy：延著Y軸之慣性矩 Moment of inertia along the Y-axis

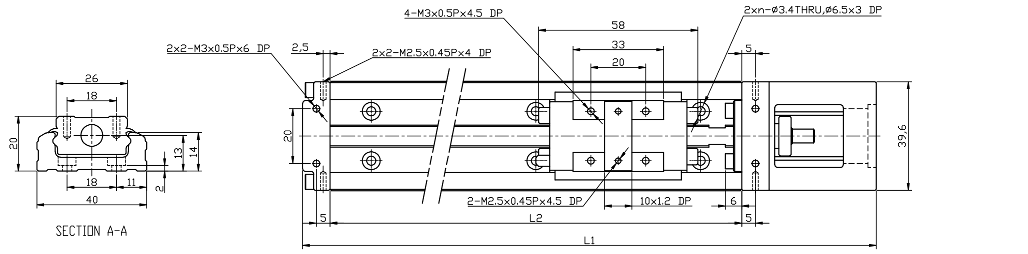
慣性矩 單位:mm⁴

型號	I_X	I_Y
KS40D	3.533×10^3	5.317×10^4

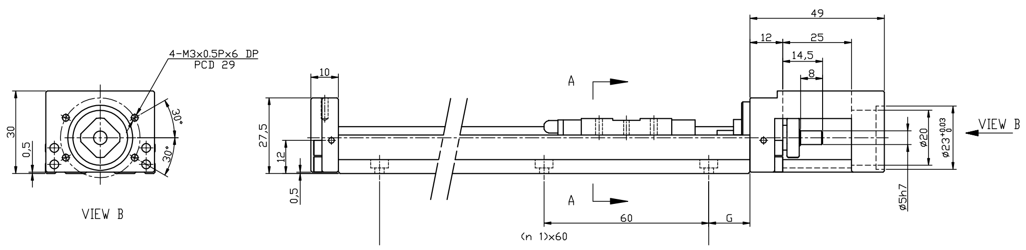
基本規格 Basic Specification

型號 Code		滾珠絲桿 Ball Screw: 公稱外徑 Nominal Outside Diameter (mm)	導程 lead (mm)	基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N)	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N)	直線導軌 Linear Guide: 基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	基本動額定負荷 滑座 S Slide Block S	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	基本靜額定負荷 滑座 S Slide Block S	容許靜力矩 Permissible Static Moment: 俯仰 Pitching M_P (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	俯仰 滑座 A2 Slide Block A2	俯仰 滑座 S1 Slide Block S1	俯仰 滑座 S2 Slide Block S2	偏擺 Deflection M_Y (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	偏擺 滑座 A2 Slide Block A2	偏擺 滑座 S1 Slide Block S1	偏擺 滑座 S2 Slide Block S2	滾動 Rolling M_R (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滾動 滑座 A2 Slide Block A2	滾動 滑座 S1 Slide Block S1	滾動 滑座 S2 Slide Block S2
KS40D01	P	8	1	1243	2794	3920	/	6468	/	33	182	/	/	33	182	/	/	81	162	/	/
	C			1130	2540																
KS40D05	P	8	5	1177	2145																
	C			1070	1950																

型號 Code	軌道長度 Length of Rail (mm)	重複定位精度 (mm) Repetitive Accuracy P	重複定位精度 C	行走平行度 (mm) Traveling Parallelism P	行走平行度 C	最大啟動扭力 (N·cm) Max.Driving Torque P	最大啟動扭力 C
KS40D	100	±0.003	±0.01	0.01	/	1.2	0.8
	150						
	200						



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



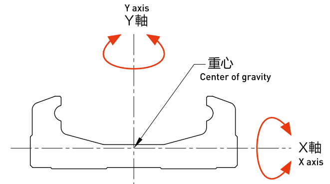
軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	最大行程 (mm) A2 滑座	G (mm)	n	重量 (kg) A1 滑座	重量 (kg) A2 滑座
100	159	36	-	20	2	0.48	-
150	209	86	34	15	3	0.6	0.67
200	259	136	84	40	3	0.72	0.79

#注：肩部外徑可特殊制作Φ4，請與LIMON聯絡。
#Note： The shaft diameter can be special made in Φ4, pls contact LIMON.

KS系列模組 KS series module KS 50

□訂購型號代碼 Code

KS50	02	P	—	200	A	2	—	F0	C	S0
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Travel	精度等級 Accuracy Grade		軌道長度mm Track Length	滑座形式 Slide Types	滑座數量 Slide Number		馬達連接法蘭 Motor Connection	護蓋 Protecting Cover	極限開關 Limit Switch
	02	P：精密级 Precision Class		150	A:标准型 Standard Type	1		F0/F1/F2/F3	C:铝护套 Aluminum Cover	S0:只有极限轨道 Only limit orbit
	06	C：一般级 Normal Class		200	S:轻载型 Light Load Type	2		H0	B:伸缩护套 Telescopic cover	S1:松下PM-Y45 Panasonic PM-Y45
	12			250				注:詳見P54. Note: Refer to catalogue P54	无标记:无护套 None：no cover	
				300						



Ix：延著X軸之慣性矩 Moment of inertia along the X-axis
Iy：延著Y軸之慣性矩 Moment of inertia along the Y-axis

慣性矩 單位:mm⁴

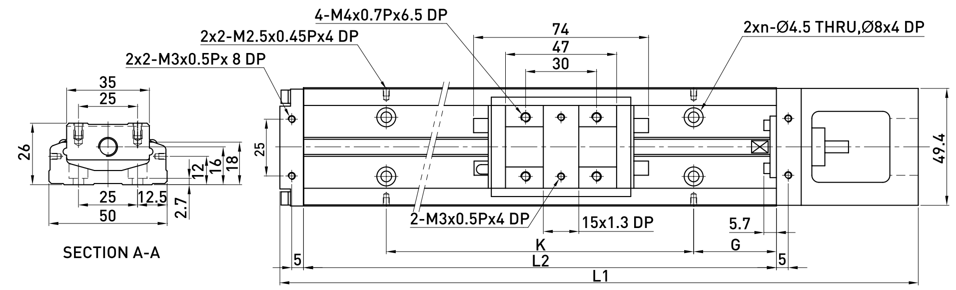
型號	I_X	I_Y
KS50	9.6×10^3	1.34×10^5

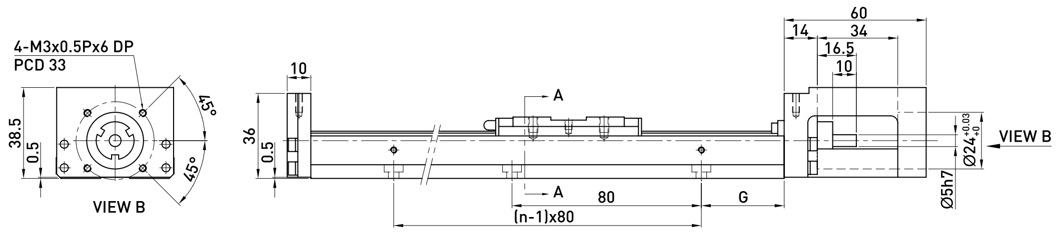
基本規格 Basic Specification

型號 Code		滾珠絲桿 Ball Screw: 公稱外徑 Nominal Outside Diameter (mm)	導程 lead (mm)	基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N)	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N)	直線導軌 Linear Guide: 基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	基本動額定負荷 滑座 S Slide Block S	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	基本靜額定負荷 滑座 S Slide Block S	容許靜力矩 Permissible Static Moment: 俯仰 Pitching M_P (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	俯仰 滑座 A2 Slide Block A2	俯仰 滑座 S1 Slide Block S1	俯仰 滑座 S2 Slide Block S2	偏擺 Deflection M_Y (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	偏擺 滑座 A2 Slide Block A2	偏擺 滑座 S1 Slide Block S1	偏擺 滑座 S2 Slide Block S2	滾動 Rolling M_R (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滾動 滑座 A2 Slide Block A2	滾動 滑座 S1 Slide Block S1	滾動 滑座 S2 Slide Block S2
KS 5002	P	8	2	2136	3489	8007	/	12916	/	116	545	/	/	116	545	/	/	222	444	/	/
	C			1813	2910																
KS 5006	P	10	6	2670	5190																
KS 5012	P	10	12	1860	3490																

型號 Code	軌道長度 Length of Rail (mm)	重複定位精度 (mm) Repetitive Accuracy P	重複定位精度 C	行走平行度 (mm) Traveling Parallelism P	行走平行度 C	最大啟動扭力 (N·cm) Max.Driving Torque P	最大啟動扭力 C
KS 50	150	±0.003	±0.005	0.010	/	4	2
	200						
	250						
	300						

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn





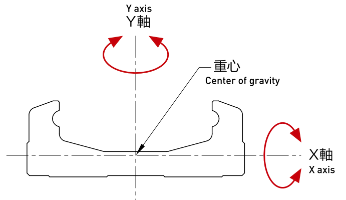
軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	最大行程 (mm) A2 滑座	G (mm)	K (mm)	n	重量 (kg) A1 滑座	重量 (kg) A2 滑座
150	220	70	-	35	80	2	1	-
200	270	120	55	20	160	3	1.2	1.4
250	320	170	105	45	160	3	1.4	1.6
300	370	220	155	30	240	4	1.6	1.8

KS 60 KS系列模組 KS series module

□訂購型號代碼 Code

KS60D	05	P	—	200	A	2	—	F0	C	S0
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Travel	精度等級 Accuracy Grade		軌道長度mm Track Length	滑座形式 Slide Types	滑座數量 Slide Number		馬達連接法蘭 Motor Connection	護蓋 Protecting Cover	極限開關 Limit Switch
	05	P：精密级 Precision Class		150	A:标准型 Standard Type	1		F0 – F5	C:铝护套 Aluminum Cover	S0:只有极限轨道 Only limit orbit
	10	C：一般级 Normal Class		200	S:轻载型 Light Load Type	2		H0	B:伸缩护套 Telescopic cover	S1:松下PM-Y45 Panasonic PM-Y45
				300				T1/T2/T5	无标记:无护套 None：no cover	
				400						
				500						
				600						

注:詳見P55.
Note:
Refer to catalogue P55



I_X：延著X軸之慣性矩 Moment of inertia along the X-axis

I_Y：延著Y軸之慣性矩 Moment of inertia along the Y-axis

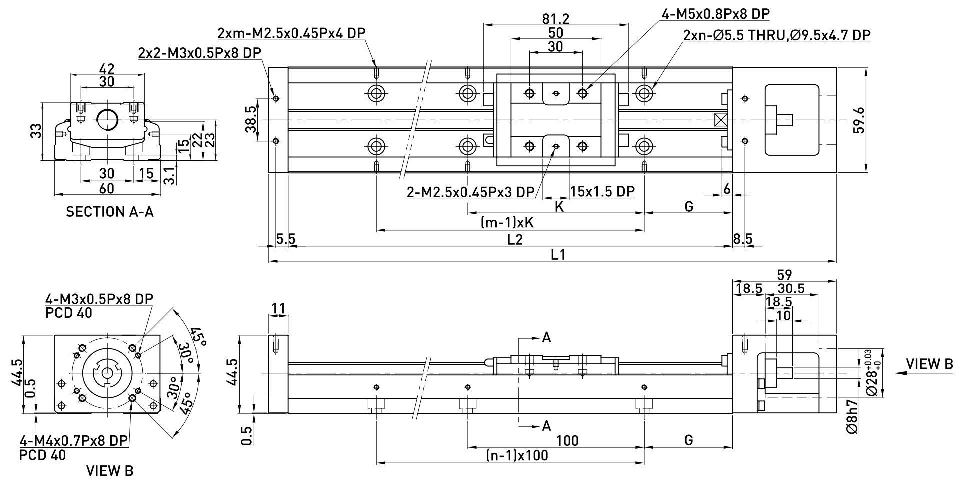
慣性矩 單位:mm^4

型號	I_X	I_Y
KS60	2.056×10^4	2.802×10^5

・基本規格 Basic Specification

型號 Code		滾珠絲桿 Ball Screw 公稱外徑 Nominal Outside Diameter (mm)	導程 lead (mm)	基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N)	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N)	直線導軌 Linear Guide 基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	容許靜力矩 Permissible Static Moment 俯仰 Pitching M_P (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	偏擺 Deflection M_Y (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	滾動 Rolling M_R (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2
KS 60D05	P	12	5	3744	6234	13230	/	21462	/	152	760	/	/	152	760	/	/	419	838	/	/
	C			3377	5625																
KS 60D10	P	12	10	2410	3743	13230	/	21462	/	152	760	/	/	152	760	/	/	419	838	/	/
	C			2107	3234																

型號 Code	軌道長度 Length of Rail (mm)	重複定位精度 (mm) Repetitive Accuracy P	C	行走平行度 (mm) Traveling Parallelism P	C	最大啟動扭力 (N·cm) Max.Driving Torque P	C
KS60D	150	±0.003	±0.005	0.010	/	15	7
	200						
	300						
	400						
	500	±0.003	±0.005	0.015	/	15	7
	600						



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	G (mm)	K (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
150	220	60	-	25	100	2	2	1.5	-
200	270	110	-	50	100	2	2	1.8	-
300	370	210	135	50	200	3	2	2.4	2.7
400	470	310	235	50	100	4	4	3	3.3
500	570	410	335	50	200	5	3	3.6	3.9
600	670	510	435	50	100	6	6	4.2	4.6

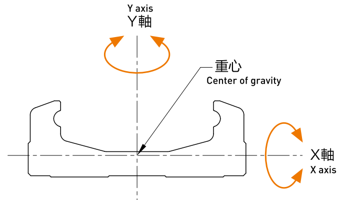
#注：肩部外徑可特殊制作Φ6，請與LIMON聯絡。
#Note： The shaft diameter can be special made in Φ6, pls contact LIMON.

KS系列模組 KS series module KS 86

□訂購型號代碼 Code

KS86D	10	P	—	340	A	2	—	F0	C	S0
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Travel	精度等級 Accuracy Grade		軌道長度mm Track Length	滑座形式 Slide Types	滑座數量 Slide Number		馬達連接法蘭 Motor Connection	護蓋 Protecting Cover	極限開關 Limit Switch
	10	P：精密级 Precision Class		340	A:标准型 Standard Type	1		F0 – F6	C:铝护套 Aluminum Cover	S0:只有极限轨道 Only limit orbit
	20	C：一般级 Normal Class		440	S:轻载型 Light Load Type	2		H0	B:伸缩护套 Telescopic cover	S1:松下PM-Y45 Panasonic PM-Y45
				540				T0/T1/T6	无标记:无护套 None：no cover	
				640						
				740						
				940						

注:詳見P56.
Note:
Refer to catalogue P56



I_X：延著X軸之慣性矩 Moment of inertia along the X-axis

I_Y：延著Y軸之慣性矩 Moment of inertia along the Y-axis

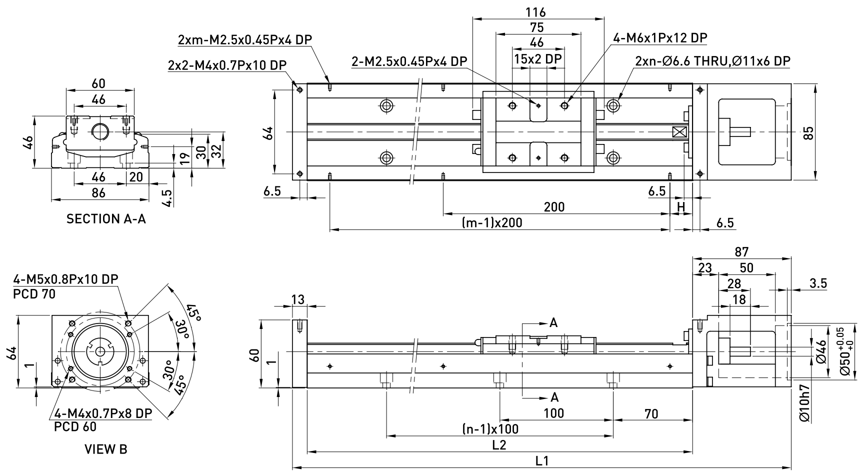
慣性矩 單位:mm^4

型號	I_X	I_Y
KS86	7.445×10^4	1.134×10^6

・基本規格 Basic Specification

型號 Code		滾珠絲桿 Ball Screw 公稱外徑 Nominal Outside Diameter (mm)	導程 lead (mm)	基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N)	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N)	直線導軌 Linear Guide 基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	容許靜力矩 Permissible Static Moment 俯仰 Pitching M_P (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	偏擺 Deflection M_Y (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	滾動 Rolling M_R (N·m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2
KS 86D10	P	15	10	7144	12642	31458	/	50764	/	622	3050	/	/	622	3050	/	/	1507	3014	/	/
	C			6429	11387																
KS 86D20	P	15	20	4645	7655	31458	/	50764	/	622	3050	/	/	622	3050	/	/	1507	3014	/	/
	C			4175	6889																

型號 Code	軌道長度 Length of Rail (mm)	重複定位精度 (mm) Repetitive Accuracy P	C	行走平行度 (mm) Traveling Parallelism P	C	最大啟動扭力 (N·cm) Max.Driving Torque P	C
KS 86D	340	±0.003	±0.005	0.015	/	15	10
	440						
	540						
	640						
	740	±0.003	±0.005	0.020	/	17	10
	940			0.030	/	25	10



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	H (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
340	440	210	100	70	3	2	5.7	6.5
440	540	310	200	20	4	3	6.9	7.7
540	640	410	300	70	5	3	8.0	8.8
640	740	510	400	20	6	4	9.2	10.0
740	840	610	500	70	7	4	10.4	11.2
940	1040	810	700	70	9	5	11.6	12.4

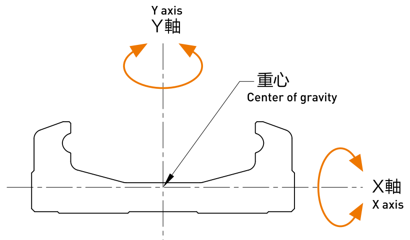
#注：肩部外徑可特殊制作Φ8，請與LIMON聯絡。
#Note： The shaft diameter can be special made in Φ8, pls contact LIMON.

KS Series

□訂購型號代碼 Code

KS100	20	P	E	—	980	A	2	—	F0	C	S0
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Travel	精度等級 Accuracy Grade	滾珠螺杆特殊加工		軌道長度mm Track Length	滑座形式 Slide Types	滑座數量 Slide Number		馬達連接法蘭 Motor Connection	護蓋 Protecting Cover	極限開關 Limit Switch
	20	P：精密級 Precision Class			980	A:標準型 Standard Type	1		F0 – F5	C:鋁護套 Aluminum Cover	S0:只有極限軌道 Only limit orbit
		C：一般級 Normal Class			1080		2		H0	B:伸縮護套 Telescopic cover	S1:松下PM-Y45(NPN) Panasonic PM-Y45(NPN)
					1180					無標記:無護套 None：no cover	S1P松下PM-Y45-P(PNP) Panasonic PM-Y45-P(PNP)
					1280						
					1380						

注:詳見P38.
Note:
Refer to catalogue P38



I_X：延著X軸之慣性矩 Moment of inertia along the X-axis

I_Y：延著Y軸之慣性矩 Moment of inertia along the Y-axis

慣性矩 單位:mm⁴

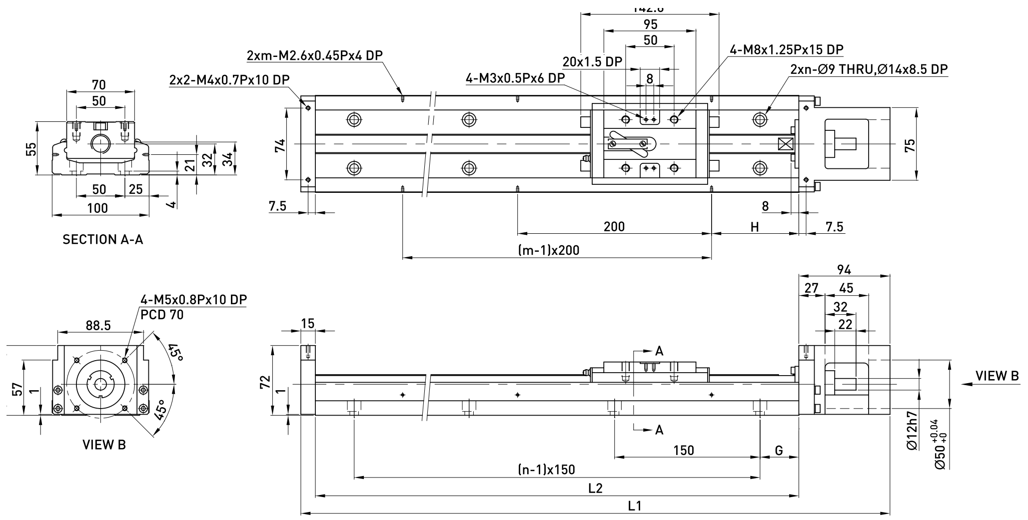
型號	I_X	I_Y
KS100	2.056 x 10^4	2.802 x 10^5

・基本規格 Basic Specification

型號 Code		滾珠絲桿 Ball Screw 公稱外徑 Nominal Outside Diameter (mm)	導程 lead (mm)	基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N)	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N)	直線導軌 Linear Guide 基本動額定負荷 Basic Dynamic Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	基本靜額定負荷 Basic Static Rated Load (N) 滑座 A Slide Block A	滑座 S Slide Block S	容許靜力矩 Permissible Static Moment 俯仰 Pitching M_P (N · m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	偏擺 Deflection M_Y (N · m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2	滾動 Rolling M_R (N · m) 滑座 A1 Slide Block A1	滑座 A2 Slide Block A2	滑座 S1 Slide Block S1	滑座 S2 Slide Block S2
KS 10020	P	20	20	7046	12544	39200	/	63406	/	960	4763	/	/	960	4763	/	/	2205	4410	/	/
	C			4785	9163																

型號 Code	軌道長度 Length of Rail (mm)	重複定位精度 (mm) Repetitive Accuracy P	C	行走平行度 (mm) Traveling Parallelism P	C	最大啟動扭力 (N · cm) Max.Driving Torque P	C
KS100	980	±0.005	±0.01	0.025	/	17	12
	1080						
	1180	±0.005	±0.01	0.03	/	20	12
	1280	±0.005	±0.01	0.035	/	23	15
	1380			0.04		25	

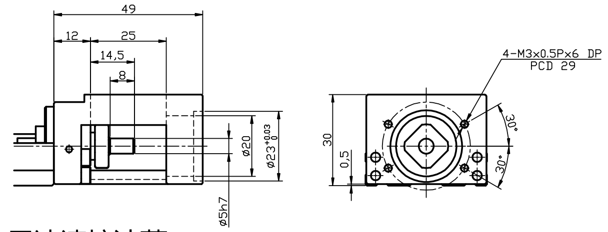
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



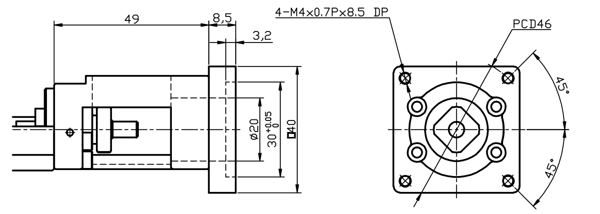
軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	G (mm)	H (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
980	1089	828	700	40	90	7	5	18.6	20.3
1080	1189	928	800	15	40	8	6	20.3	22.0
1180	1289	1028	900	65	90	8	6	22.0	23.7
1280	1389	1128	1000	40	40	9	7	23.6	25.3
1380	1489	1228	1100	15	90	10	7	25.3	27.0

KS 40D

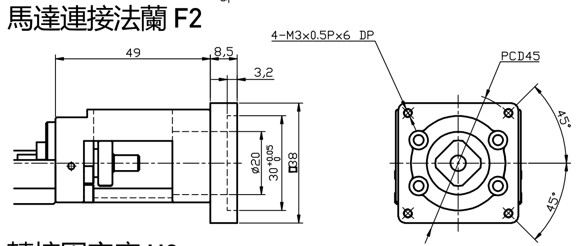
馬達座 F0



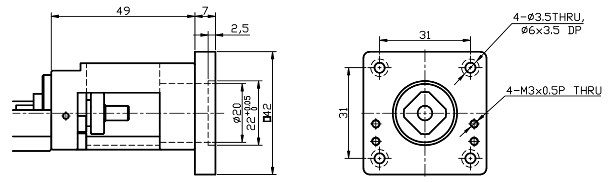
馬達連接法蘭 F1



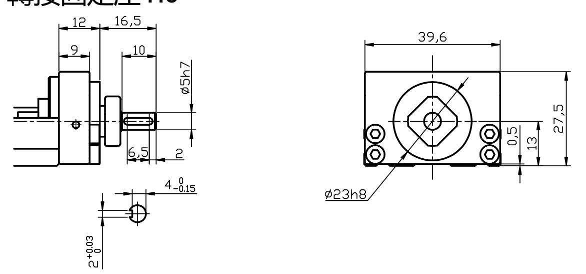
馬達連接法蘭 F2



馬達連接法蘭 F3



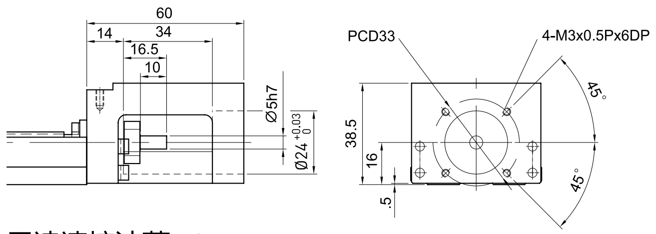
轉接固定座 H0



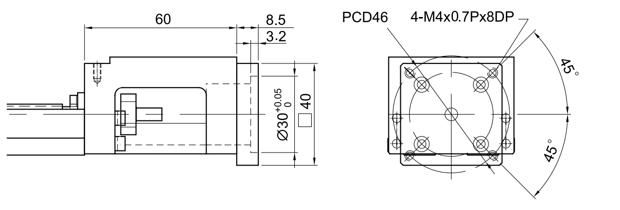
KS Series

KS 50

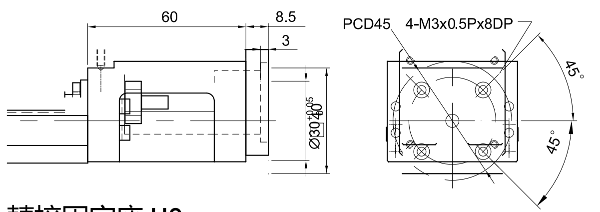
馬達座 F0



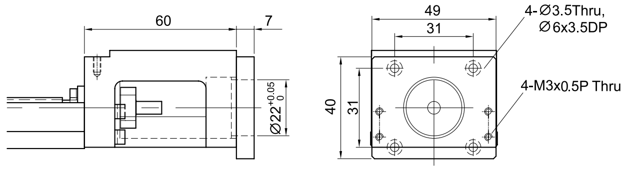
馬達連接法蘭 F1



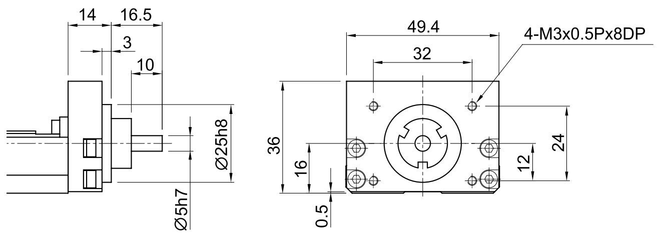
馬達連接法蘭 F2



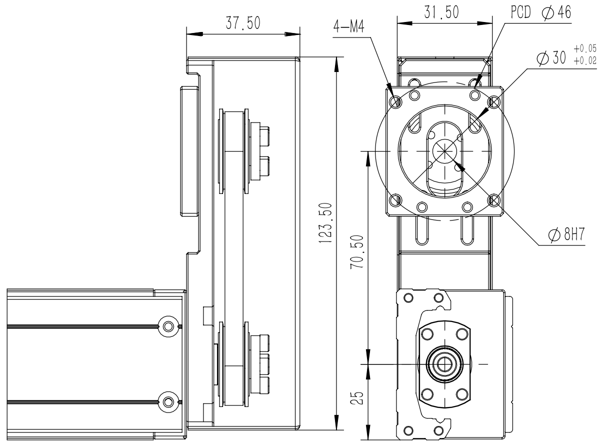
馬達連接法蘭 F3



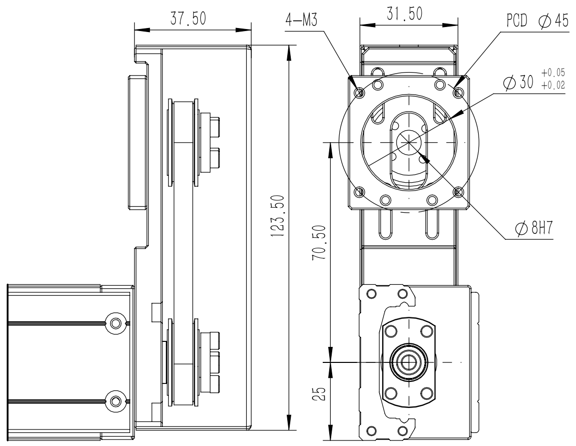
轉接固定座 H0



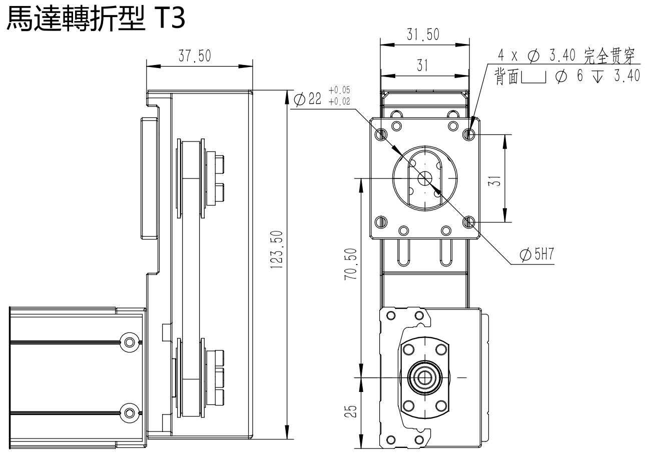
馬達轉折型 T1



馬達轉折型 T2

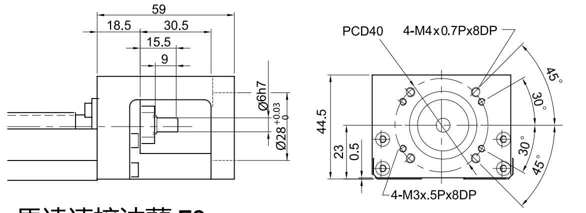


馬達轉折型 T3

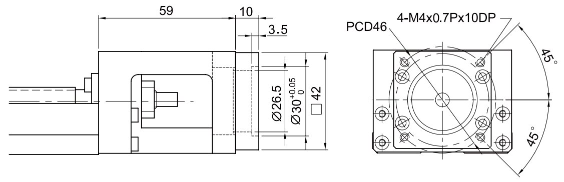


KS 60D

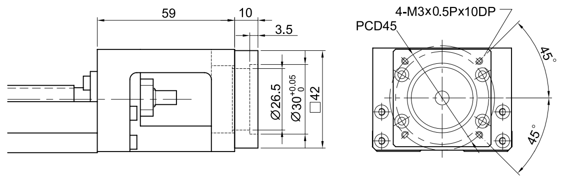
馬達座 F0



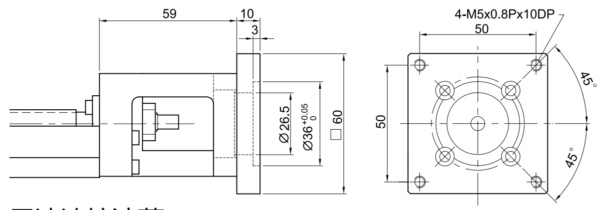
馬達連接法蘭 F1



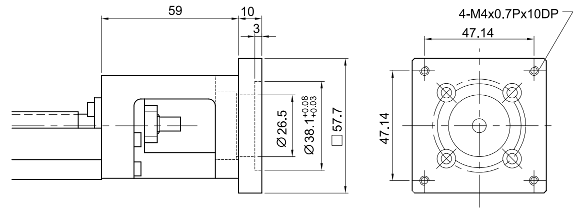
馬達連接法蘭 F2



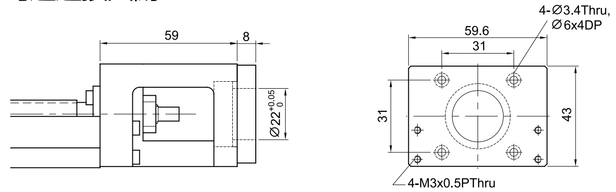
馬達連接法蘭 F3



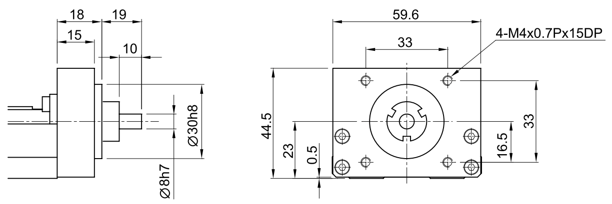
馬達連接法蘭 F4



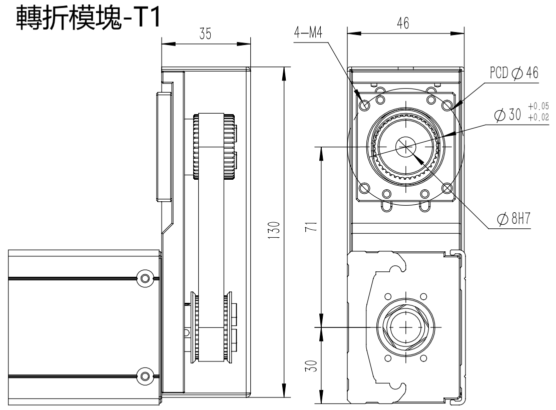
馬達連接法蘭 F5



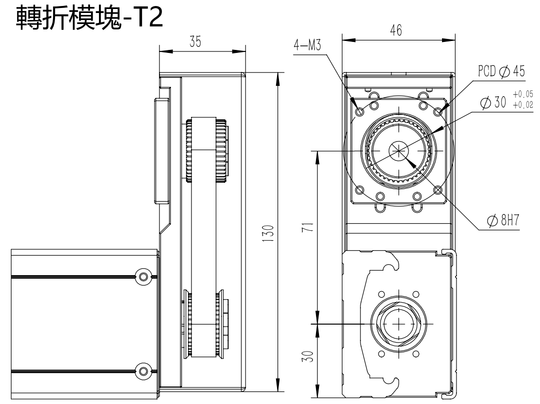
轉接固定座H0



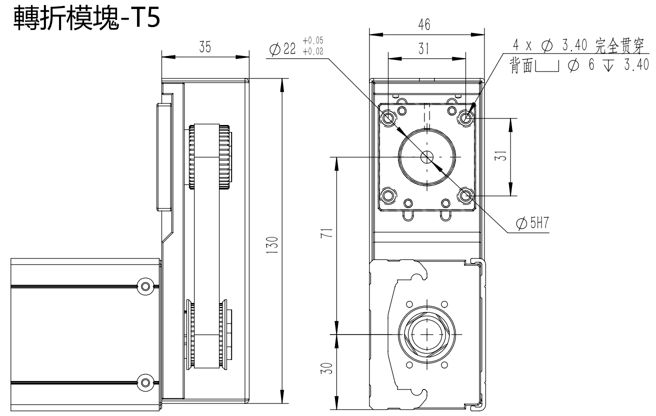
轉折模塊-T1



轉折模塊-T2

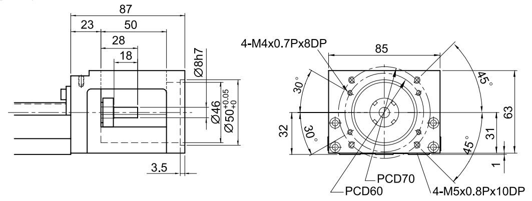


轉折模塊-T5

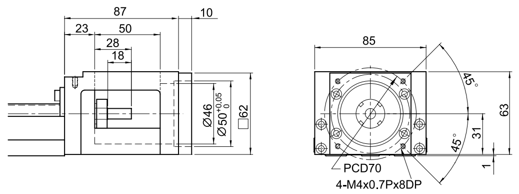


KS86D

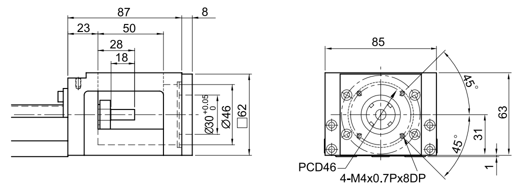
馬達座 F0



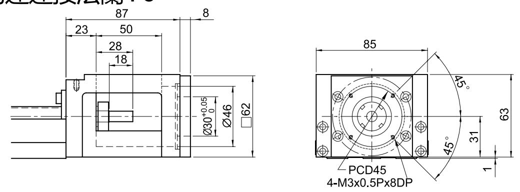
馬達連接法蘭 F1



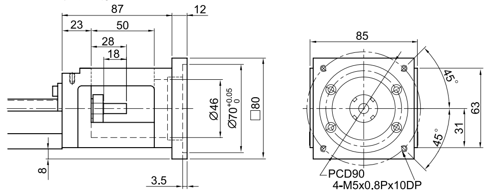
馬達連接法蘭 F2



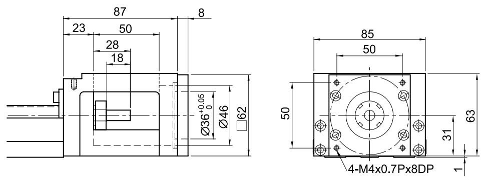
馬達連接法蘭 F3



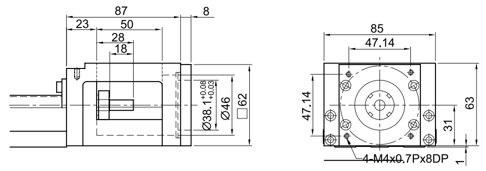
馬達連接法蘭 F4



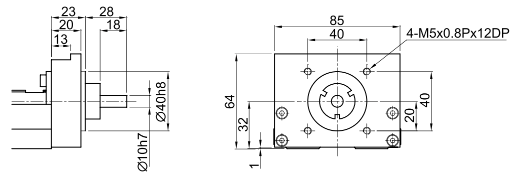
馬達連接法蘭 F5



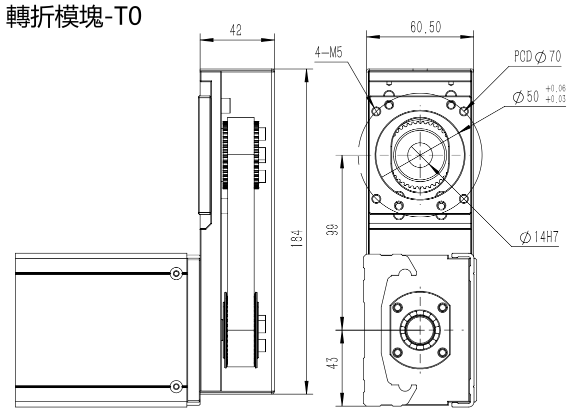
馬達連接法蘭 F6



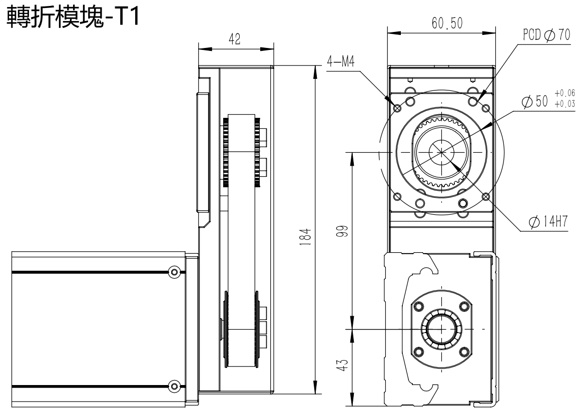
轉接固定座 H0



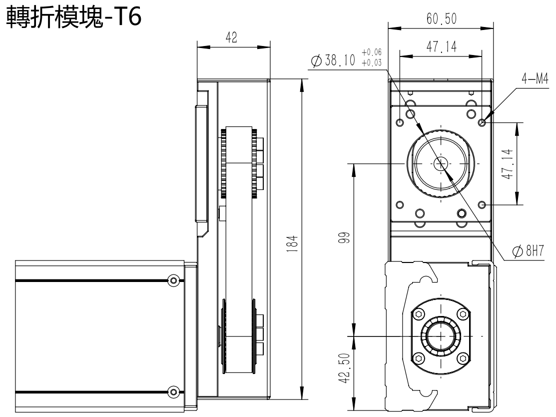
轉折模塊-T0



轉折模塊-T1

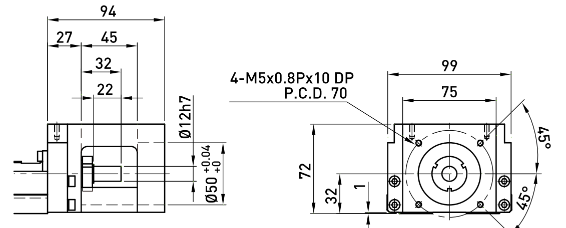


轉折模塊-T6

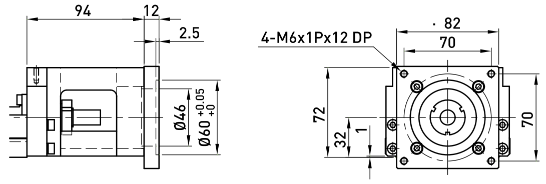


KS100

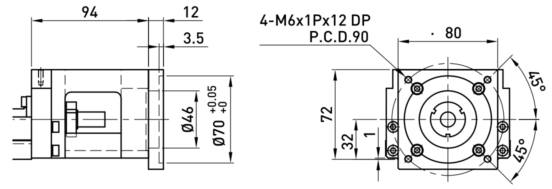
馬達座 F0



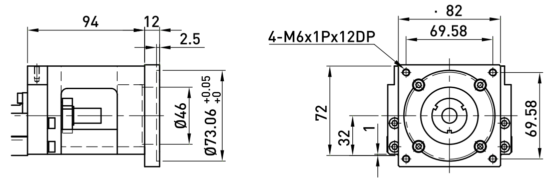
馬達連接法蘭 F3



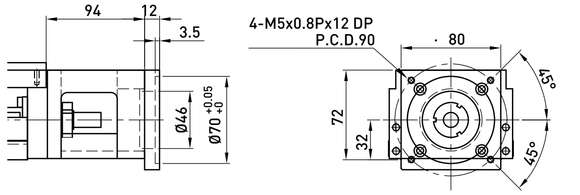
馬達連接法蘭 F1



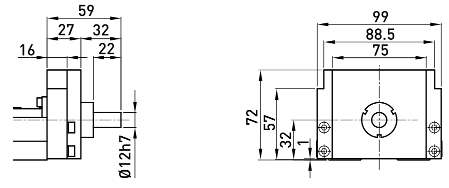
馬達連接法蘭 F4



馬達連接法蘭 F2



轉接固定座 H0



適用馬達對照表

三菱 Mitsubishi 伺服馬達

輸出功率	馬達	重量 (Kg)	適用法蘭					附剎車 (Kg)	驅動器	重量 (Kg)	備註
			KS40	KS50	KS60	KS86	KS100				
10W	HC-AQ0135D	0.19	-	-	-	-	-	0.29	M2-JR-03A5	0.2	
20W	HC-AQ0235D	0.22	-	-	-	-	-	0.32	M2-JR-03A5	0.2	
50W	HF-KP053	0.35	F1	F1	F1/ T1	F2	-	0.75	MR-J3S-10A	0.8	220V
100W	HF-KP13	0.56	F1	F1	F1/ T1	F2	-	0.89	MR-J3S-10A	0.8	220V
200W	HF-KP23	0.94	-	-	-	F0 / T0	F0	1.6	MR-J3S-20A	0.8	220V
400W	HF-KP43	1.5	-	-	-	F0 / T0	F0	2.1	MR-J3S-40A	1	220V
750W	HF-KP73	2.9	-	-	-	-	F1	4	MR-J3S-70A	1.4	220V

松下 Panasonic 伺服馬達

輸出功率	馬達	重量 (Kg)	適用法蘭					附剎車 (Kg)	驅動器	重量 (Kg)	備註
			KS40	KS50	KS60	KS86	KS100				
50W	MSMD5AZP1	0.32	F2	F2	F2 / T2	F3	-	0.53	MADDT1105	0.8	110V
50W	MSMD5AZP1	0.32	F2	F2	F2 / T2	F3	-	0.53	MADDT1205	0.8	220V
100W	MSMD011P1	0.47	F2	F2	F2 / T2	F3	-	0.68	MADDT1107	0.8	110V
100W	MSMD012P1	0.47	F2	F2	F2 / T2	F3	-	0.68	MADDT1205	0.8	220V
200W	MSMD021P1	0.82	-	-	-	F1 / T1	-	1.3	MADDT2110	1.1	110V
200W	MSMD022P1	0.82	-	-	-	F1 / T1	-	1.3	MADDT1207	0.8	220V
400W	MSMD041P1	1.2	-	-	-	F1 / T1	-	1.7	MADDT3120	1.5	110V
400W	MSMD042P1	1.2	-	-	-	F1 / T1	-	1.7	MADDT2210	1.1	220V
750W	MSMD082S1	2.3	-	-	-	F4	F2	3.1	MADDT3520	1.5	220V

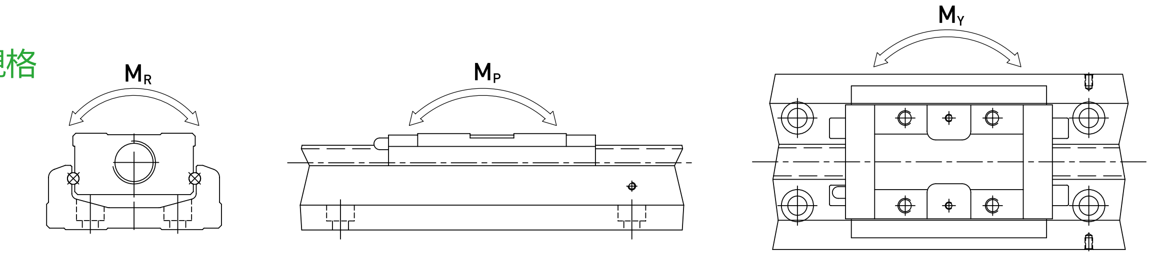
安川伺服馬達

輸出功率	馬達	重量 (Kg)	適用法蘭					附剎車 (Kg)	驅動器	重量 (Kg)	備註
			KS40	KS50	KS60	KS86	KS100				
10W	SGMMV-A1A2A21	0.13	-	-	-	-	-	0.215	SGDV-R90A01A	0.9	200V
20W	SGMMV-A2A2A21	0.17	-	-	-	-	-	0.27	SGDV-R90A01A	0.9	200V
50W	SGMAV-A5ADA61	0.3	F1	F1	F1 / T1	F2	-	-	SGDV-R70A01A	0.9	有鍵
50W	SGMAV-A5ADA2C	0.3	F1	F1	F1 / T1	F2	-	-	SGDV-R70A01A	0.9	無鍵
50W	SGMAV-A5ADA21	0.3	F1	F1	F1 / T1	F2	-	0.75	SGDV-R70A01A	0.9	中慣量
100W	SGMAV-01ADA64	0.4	F1	F1	F1 / T1	F2	-	0.89	SGDV-R90A01A	0.9	
200W	SGMAV-02ADA65	0.9	-	-	-	F0 / T0	F0	1.6	SGDV-1R6A01A	0.9	
400W	SGMAV-04ADA66	1.2	-	-	-	F0 / T0	F0	2.1	SGDV-2R8A01A	1	
750W	SGMAV-08ADA67	2.6	-	-	-	-	F1	4	SGDV-5R5A01A	1.5	

KS系列模組
KS series module

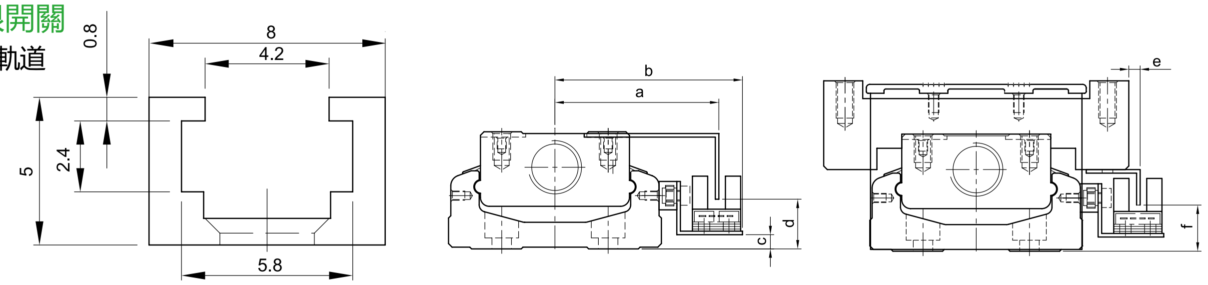
KS Series

負載規格



極限開關

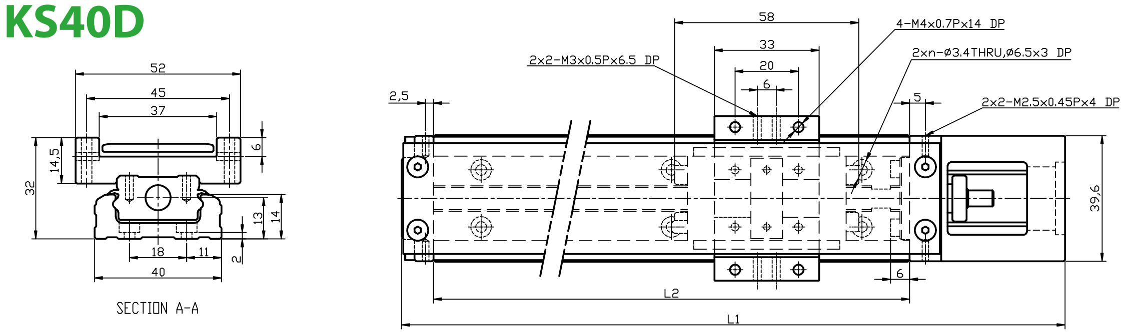
極限軌道

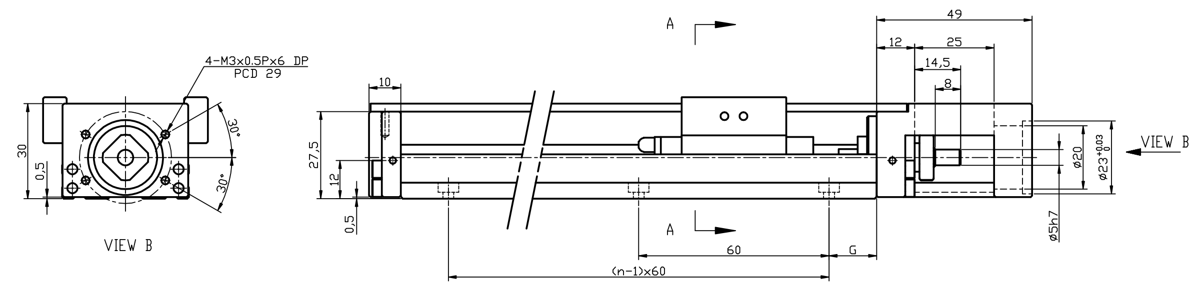


尺寸	a	b	c	d	e	f
KS40	36.5	44.3	1	9.8	10.5	12
KS50	41.3	48	1	10.5	10.2	11
KS60	46.2	52.8	4	14	3.2	13
KS86	59	65.7	8	18	3	18
KS100	66	73	10	20	4.2	20

含護蓋

KS40D

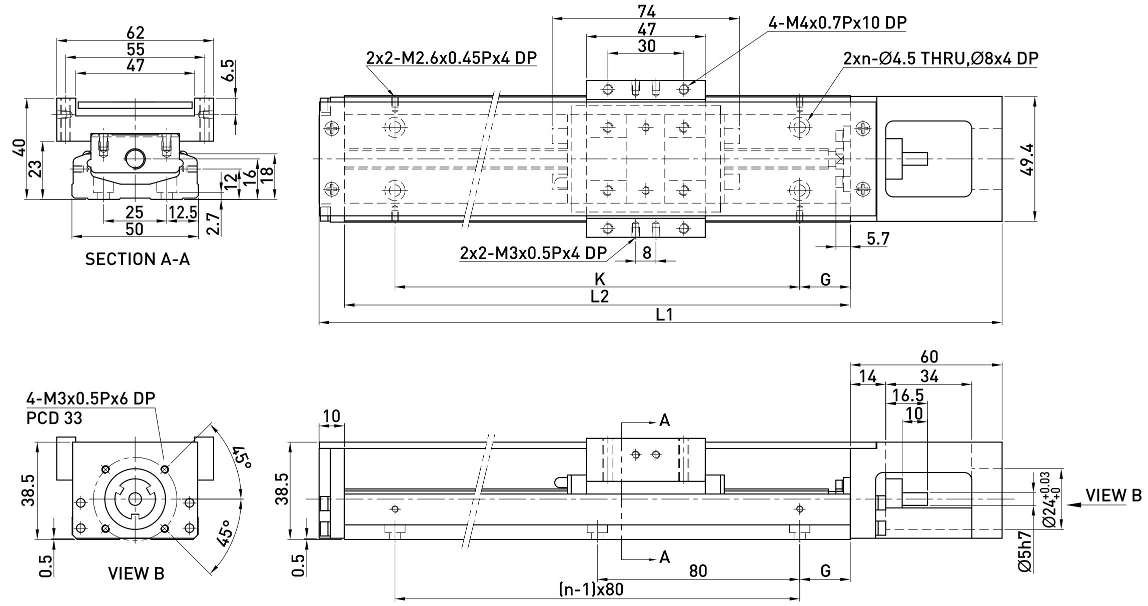




軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm)		G (mm)	n	重量 (kg)	
		A1 滑座	A2 滑座			A1 滑座	A2 滑座
100	159	36	-	20	2	0.55	-
150	209	86	34	15	3	0.68	0.76
200	259	136	84	40	3	0.82	0.89

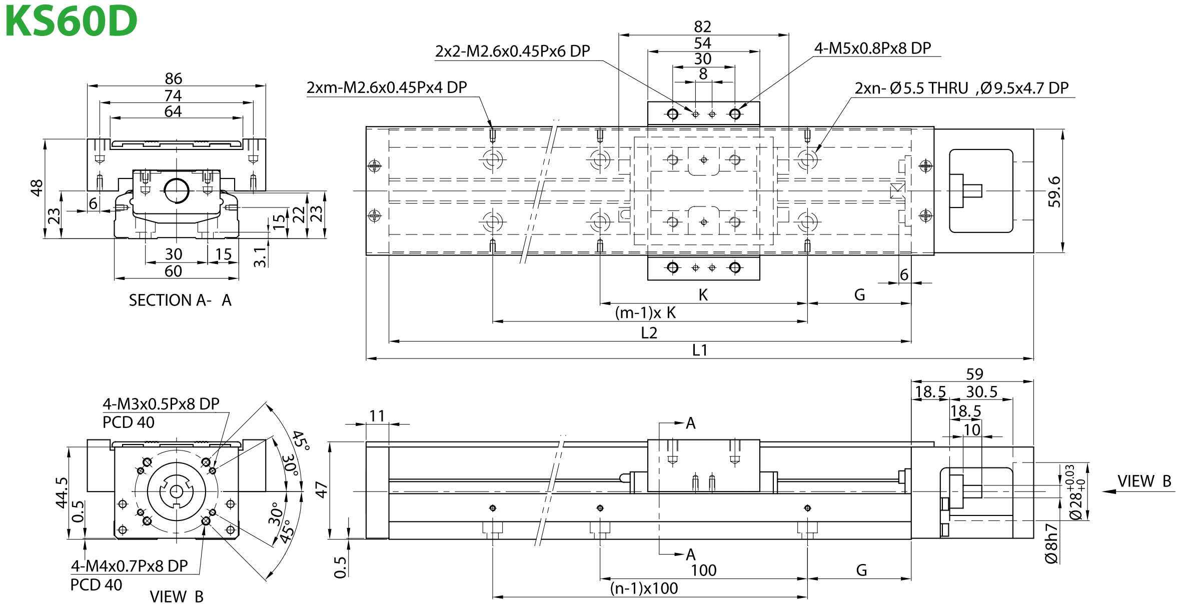
KS Series

KS50



軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	G (mm)	K (mm)	n	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
150	220	70	-	35	80	2	1.1	-
200	270	120	55	20	160	3	1.3	1.5
250	320	170	105	45	160	3	1.6	1.8
300	370	220	155	30	240	4	1.8	2.0

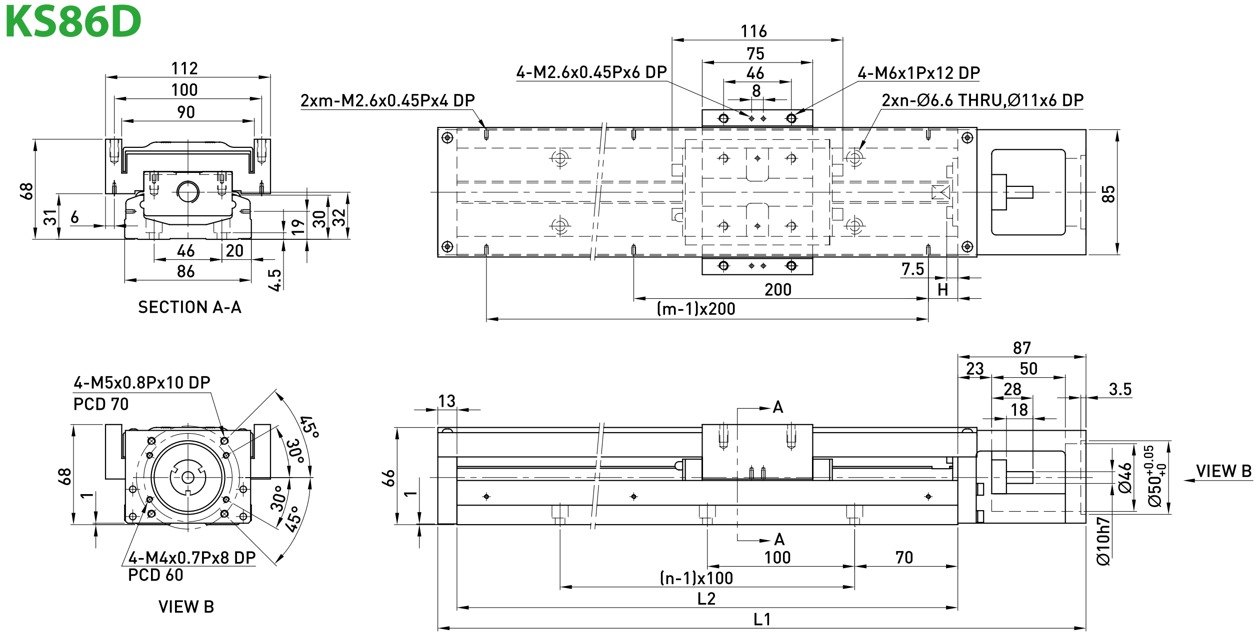
KS60D



軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	G (mm)	K (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
150	220	60	-	25	100	2	2	1.7	-
200	270	110	-	50	100	2	2	2.1	-
300	370	210	135	50	200	3	2	2.7	3.0
400	470	310	235	50	100	4	4	3.3	3.6
500	570	410	335	50	200	5	3	3.9	4.2
600	670	510	435	50	100	6	6	4.6	5.0

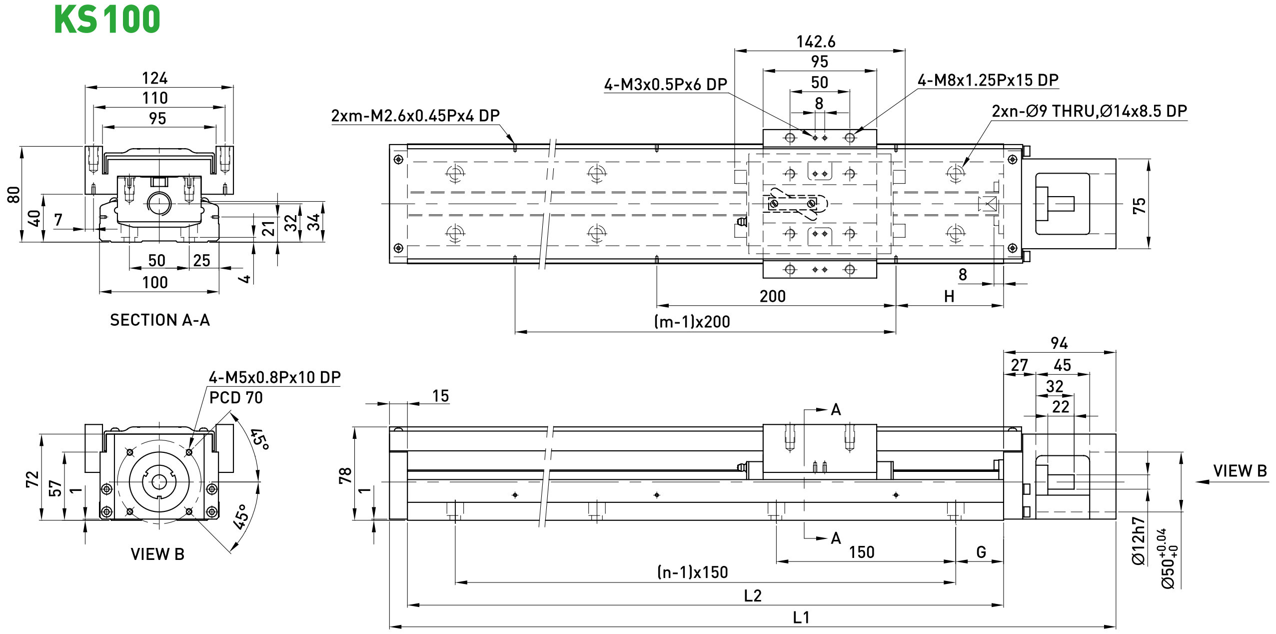
KS Series

KS86D



軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	H (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
340	440	210	100	70	3	2	6.5	7.3
440	540	310	200	20	4	3	7.8	8.6
540	640	410	300	70	5	3	9.0	9.8
640	740	510	400	20	6	4	10.3	11.3
740	840	610	500	70	7	4	11.6	12.4
940	1040	810	700	70	9	5	13.0	13.8

KS100

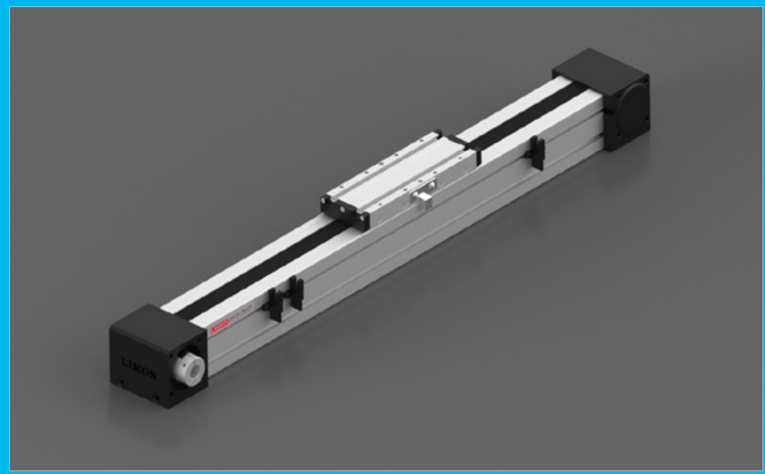


軌道長度 L2 (mm)	全長 L1 (mm)	最大行程 (mm) A1 滑座	A2 滑座	G (mm)	H (mm)	n	m	重量 (kg) A1 滑座	A2 滑座
980	1089	828	700	40	90	7	5	20.4	22.1
1080	1189	928	800	15	40	8	6	22.2	23.9
1180	1289	1028	900	65	90	8	6	24.0	25.7
1280	1389	1128	1000	40	40	9	7	25.7	27.4
1380	1489	1228	1100	15	90	10	7	27.5	29.2

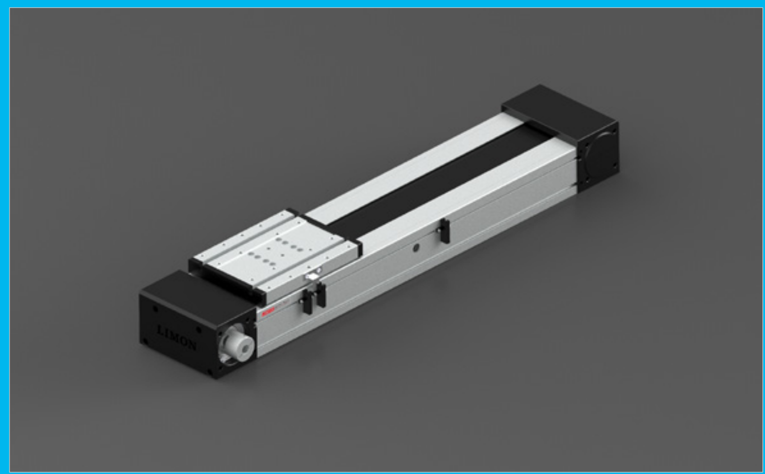
LIMON
PRECISION&SPEED

歐標半密式同步帶驅動型

European standard semi-dense synchronous belt drive type



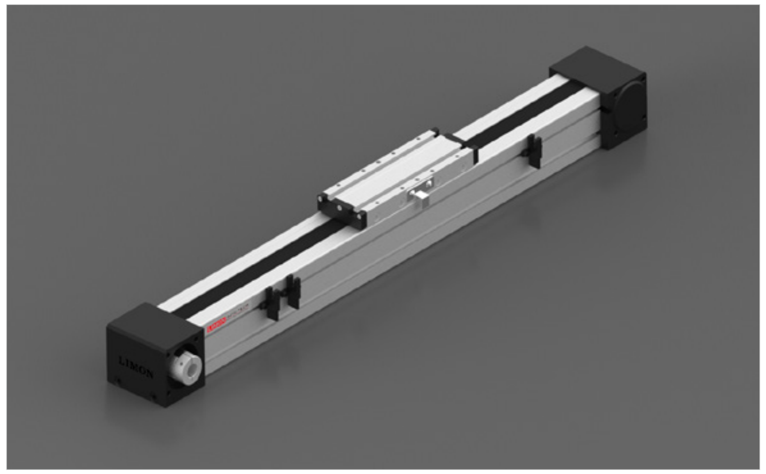
ITO 40 / 60 / 60L / 80 / 80L / 100 / 100L



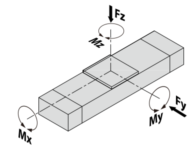
ITO 160

□訂購型號代碼 Code

ITO60	L	500	DB__ *注1 *Note1	D01	GB2	22 *注3 *Note3	P3	A001
本體型號 Item NO.	是否加長滑塊	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達方向 Motor Mounting Position	馬達座型號 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
ITO40	未标注:标准滑块	100–4000,間隔Gap100	未填寫:單滑塊	D01	GB1 *注2 *Note2		P1: 1祇 1PC	
ITO60	L：加长滑块		DB__:輔助滑塊	D02	GB2		P2: 2祇 2PCS	
ITO80				D03	GB3		P3: 3祇 3PCS	
ITO100				D04	GB4		未標記：無 No Mark:No Sensor	
				D05				



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



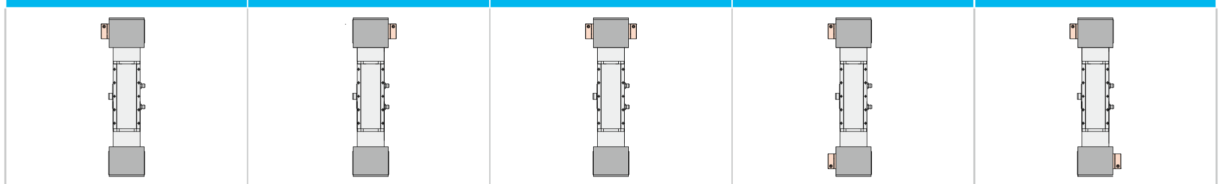
規格 Type	40	60	60L	80	80L	100	100L
■F(y) (N)	993	2457	5235	3131	7277	4375	11675
■F(z) (N)	993	3375	5335	5120	7277	7860	11675
■M(x) (N・m)	6	22	40	75	75	115	136
■M(y) (N・m)	20	78	231	210	558	310	1322
■M(z) (N・m)	20	78	231	210	558	310	1322

・**除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式:**
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04 *注4 *Note4	D05 *注4 *Note4



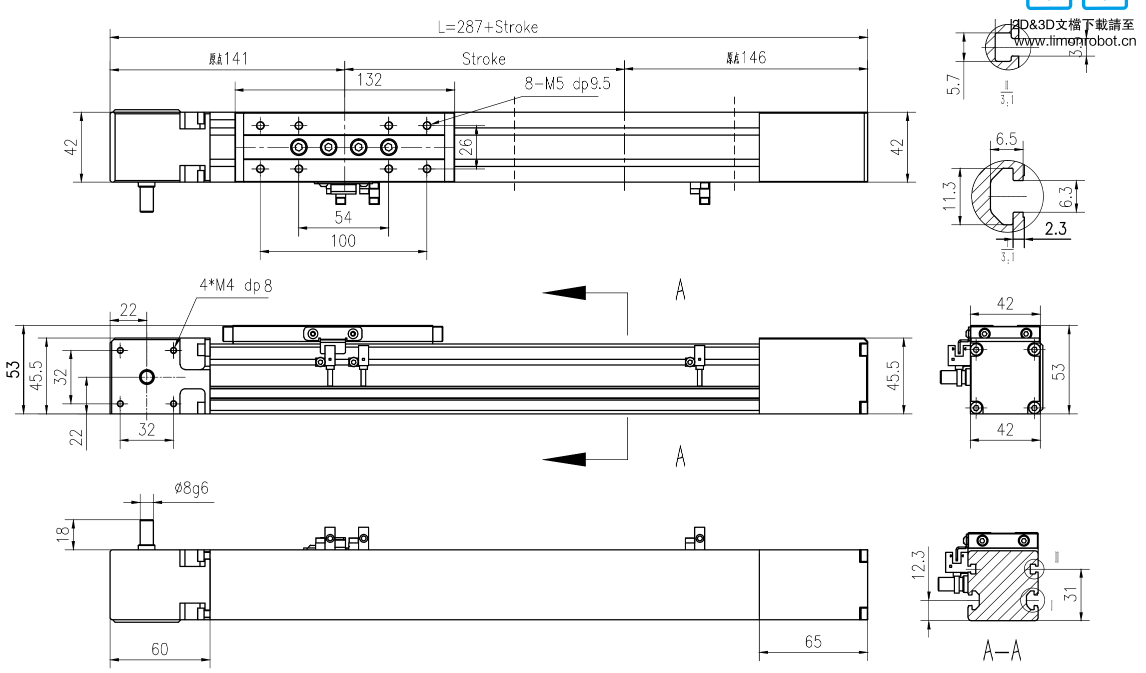
▪ 基本規格 Basic Specification

	ITO		40	60	60–L	80	80–L	100	100–L
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05						
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		99	130		176		224	
	皮帶型號 Belt Type		3M–10	5M–25		8M–30		8M–50	
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		3000	5000		5000		5000	
	最大可搬重量 Maximum Payload *注5 *Note5	水平使用Horizontal (kg)	10	30	45	50	75	80	120
		垂直使用Vertical (kg)	8	20	30	40	60	60	90
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N・m)		0.1	0.35	0.35	0.5	0.5	0.9	0.9
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N・m)		6	13.3	13.3	49.8	49.8	105.7	105.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1500mm/100pitch	100–4000mm/100pitch					
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		100	200/400		400/750		750/1000	
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		12#×1PCS	15#×1PCS		20#×1PCS		25#×1PCS	
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		42×53	80×79		100×106		130×130	
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX952–R(NPN)	EE–SX672(NPN)					

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P209 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P89.
Note 2：Refer to catalogue P89 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：ITO40無D04和D05
Note4：ITO40 without D04 and D05
注5：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note5：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

ITO 40

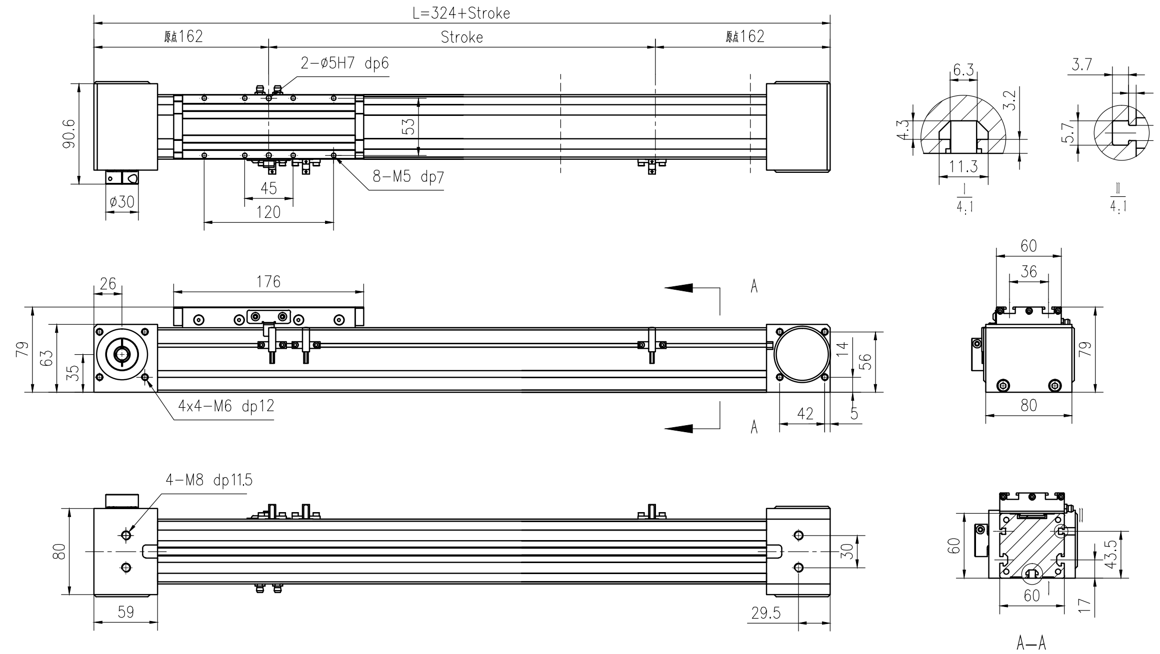
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
L	387	487	587	687	787	887	987	1087	1187	1287	1387	1487	1587	1687	1787
重量 Weight（kg）	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5

ITO 60

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

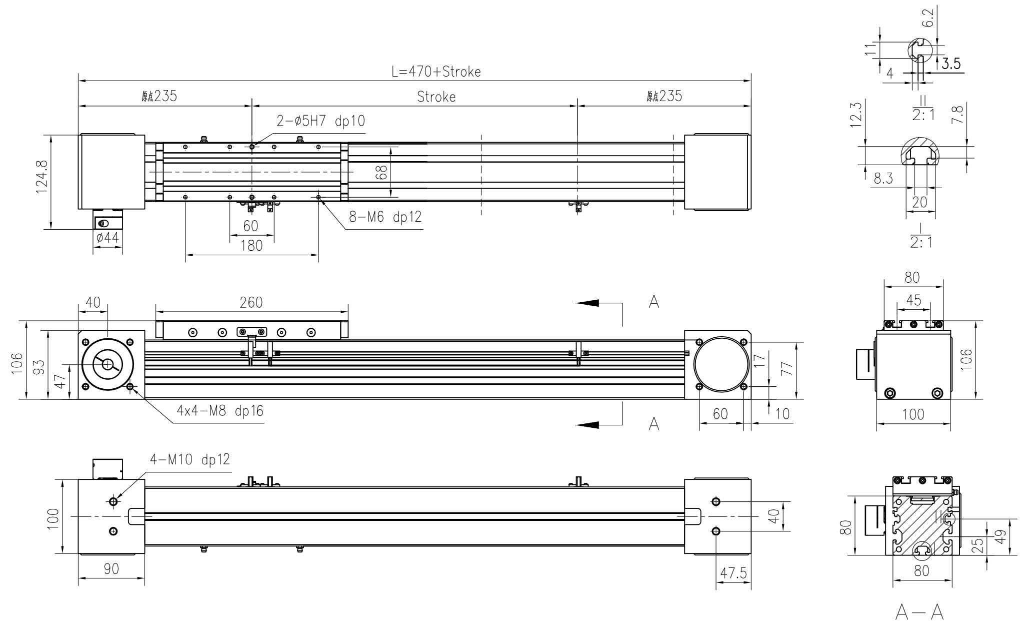


行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	424	524	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324
重量 Weight（kg）	2.5	3.0	3.5	4.0	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.2
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224	3324	3424	3524	3624	3724	3824	3924	4024	4124	4224	4324
重量 Weight（kg）	12.7	13.2	13.7	14.2	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.8	18.3	18.8	19.3	19.9	20.4	20.9	21.4	21.9	22.4

ITO Series

ITO 80

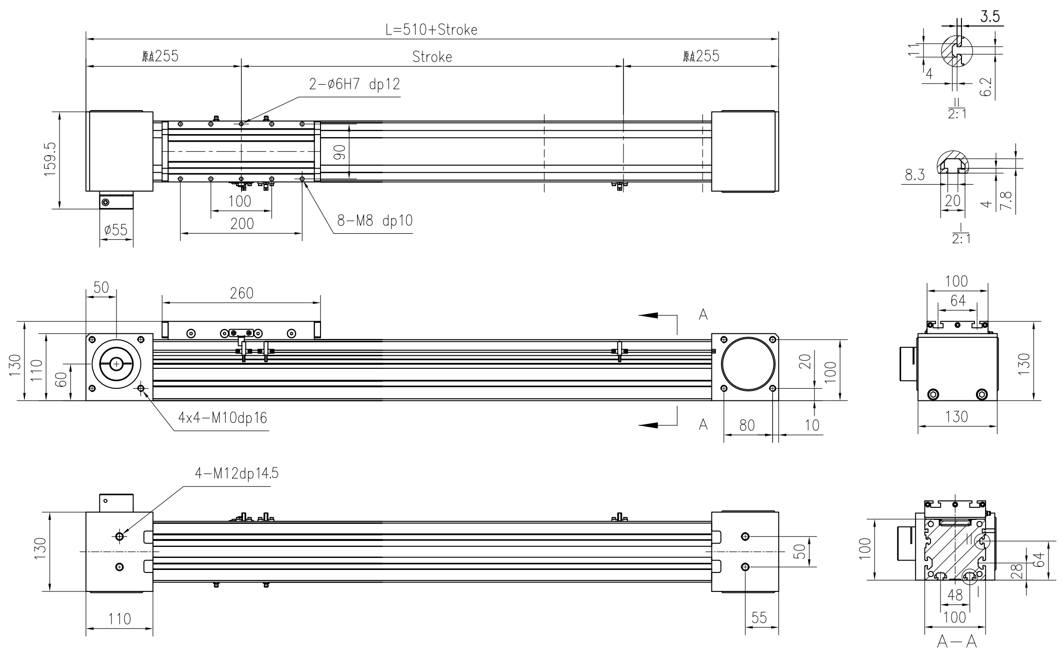
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
重量 Weight（kg）	9.1	9.9	10.8	11.6	12.5	13.4	14.2	15.1	15.9	16.8	17.7	18.5	19.4	20.2	21.1	22.0	22.8	23.7	24.5	25.4
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2570	2670	2770	2870	2970	3070	3170	3270	3370	3470	3570	3670	3770	3870	3970	4070	4170	4270	4370	4470
重量 Weight（kg）	26.3	27.1	28.0	28.8	29.7	30.6	31.4	32.3	33.1	34	34.9	35.7	36.6	37.4	38.3	39.2	40.0	40.9	41.7	42.6

ITO 100

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

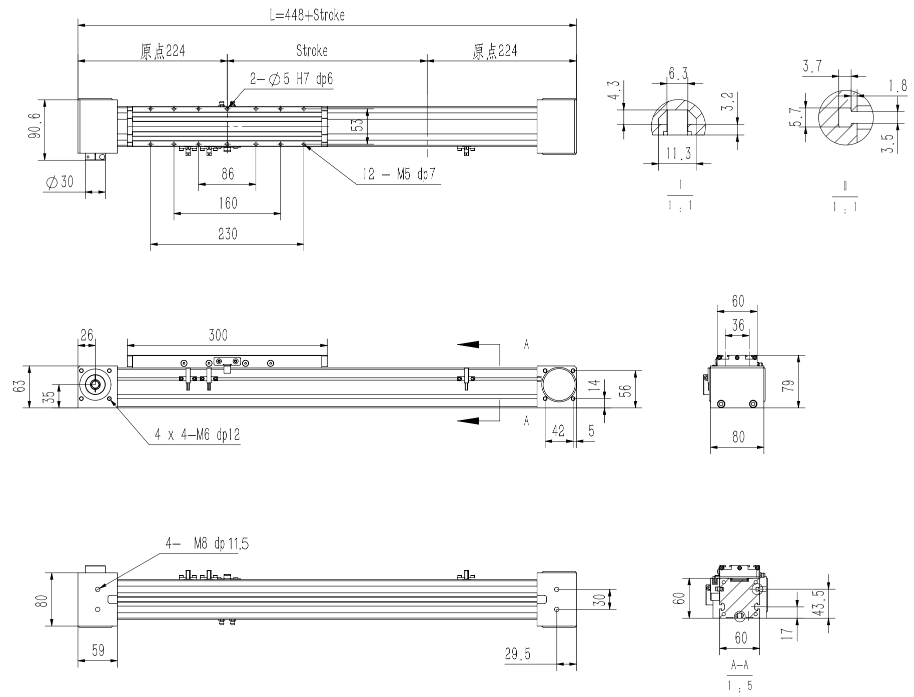


行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510
重量 Weight（kg）	15.5	16.8	18.0	19.2	20.5	21.7	22.9	24.1	25.4	26.6	27.8	29.1	30.3	31.5	32.8	34.0	35.2	36.4	37.7	38.9
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410	4510
重量 Weight（kg）	40.1	41.4	42.6	43.8	45.1	46.3	47.5	48.7	50.0	51.2	52.4	53.7	54.9	56.1	57.4	58.6	59.8	61.0	62.3	63.5

歐標半密式同步帶驅動型 European standard semi-dense synchronous belt drive type ITO 40/60/80/100

ITO 60 L

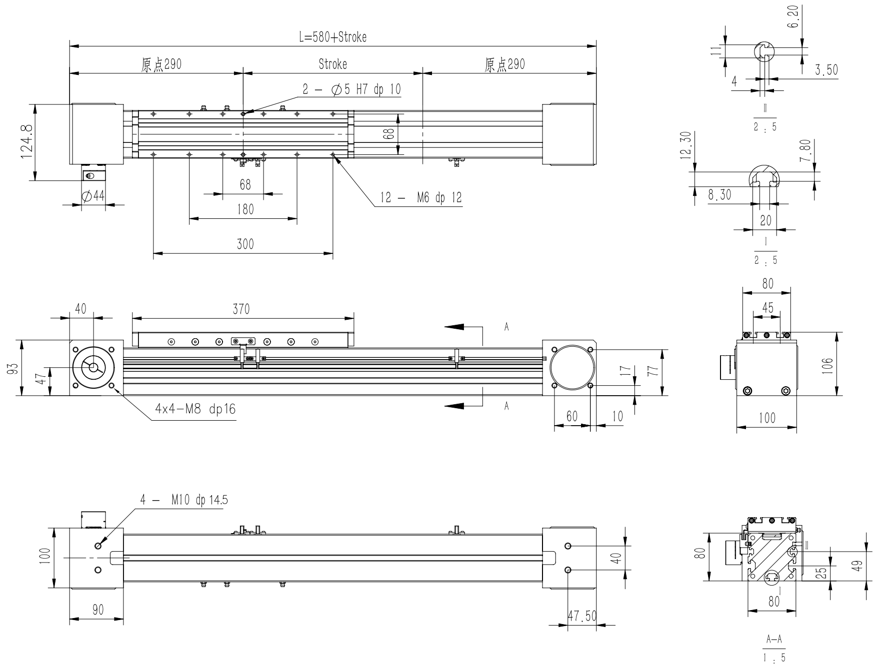
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	548	648	748	848	948	1048	1148	1248	1348	1448	1548	1648	1748	1848	1948	2048	2148	2248	2348	2448
重量 Weight（kg）	2.8	3.3	3.8	4.3	4.8	5.3	5.8	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3	10.8	11.3	11.8	12.3
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2548	2648	2748	2848	2948	3048	3148	3248	3348	3448	3548	3648	3748	3848	3948	4048	4148	4248	4348	4448
重量 Weight（kg）	12.8	13.3	13.8	14.3	14.8	15.3	15.8	16.3	16.8	17.3	17.8	18.3	18.8	19.3	19.8	20.3	20.8	21.3	21.8	22.3

ITO 80 L

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

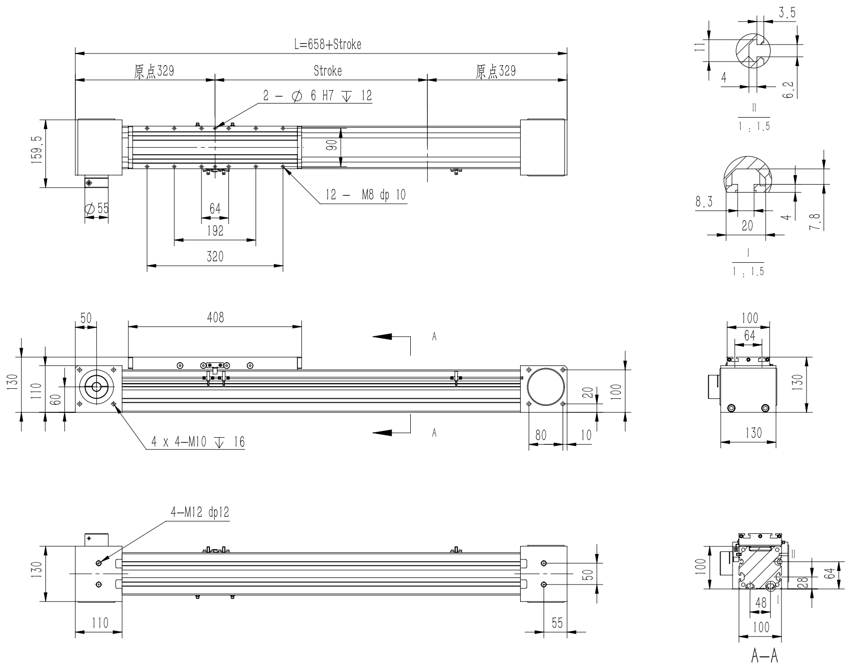


行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580
重量 Weight（kg）	9.8	10.6	11.4	12.2	13	13.8	14.6	15.4	16.2	17	17.8	18.6	19.4	20.2	21	21.8	22.6	23.4	24.2	25
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280	4380	4480	4580
重量 Weight（kg）	25.8	26.6	27.4	28.2	29	29.8	30.6	31.4	32.2	33	33.8	34.6	35.4	36.2	37	37.8	38.6	39.4	40.2	41

ITO Series

ITO 100 L

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



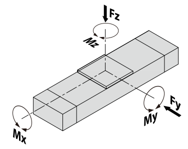
行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	758	858	958	1058	1158	1258	1358	1458	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458	2558	2658
重量 Weight（kg）	16.5	17.8	19.1	20.4	21.7	23	24.3	25.6	26.9	28.2	29.5	30.8	32.1	33.4	34.7	36	37.3	38.6	39.9	41.2
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2758	2858	2958	3058	3158	3258	3358	3458	3558	3658	3758	3858	3958	4058	4158	4258	4358	4458	4558	4658
重量 Weight（kg）	42.5	43.8	45.1	46.4	47.7	49	50.3	51.6	52.9	54.2	55.5	56.8	58.1	59.4	60.7	62	63.3	64.6	65.9	67.2

□訂購型號代碼 Code

ITO160	500	D01	DB__ *注1 *Note1	GB2	22 *注3 *Note3	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	馬達方向 Motor Mounting Positon	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達座型號 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
ITO160	100–4000,間隔Gap100	D01	未填寫:單滑塊	GB2 *注2 *Note2		P1: 1祇 1PC	
		D02	DB__:輔助滑塊	GB3		P2: 2祇 2PCS	
		D03				P3: 3祇 3PCS	
		D04				未標記：無 No Mark:No Sensor	
		D05					

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.

▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



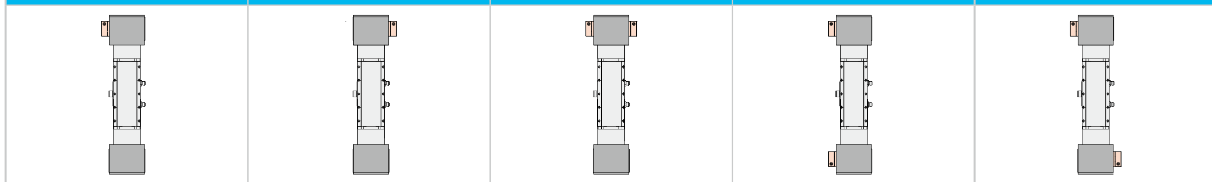
規格 Type		160
■F(x)	(N)	9703
■F(z)	(N)	9450
■F(y)	(N)	9703
■M(x)	(N・m)	395.1
■M(y)	(N・m)	356.2
■M(z)	(N・m)	348.8

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05



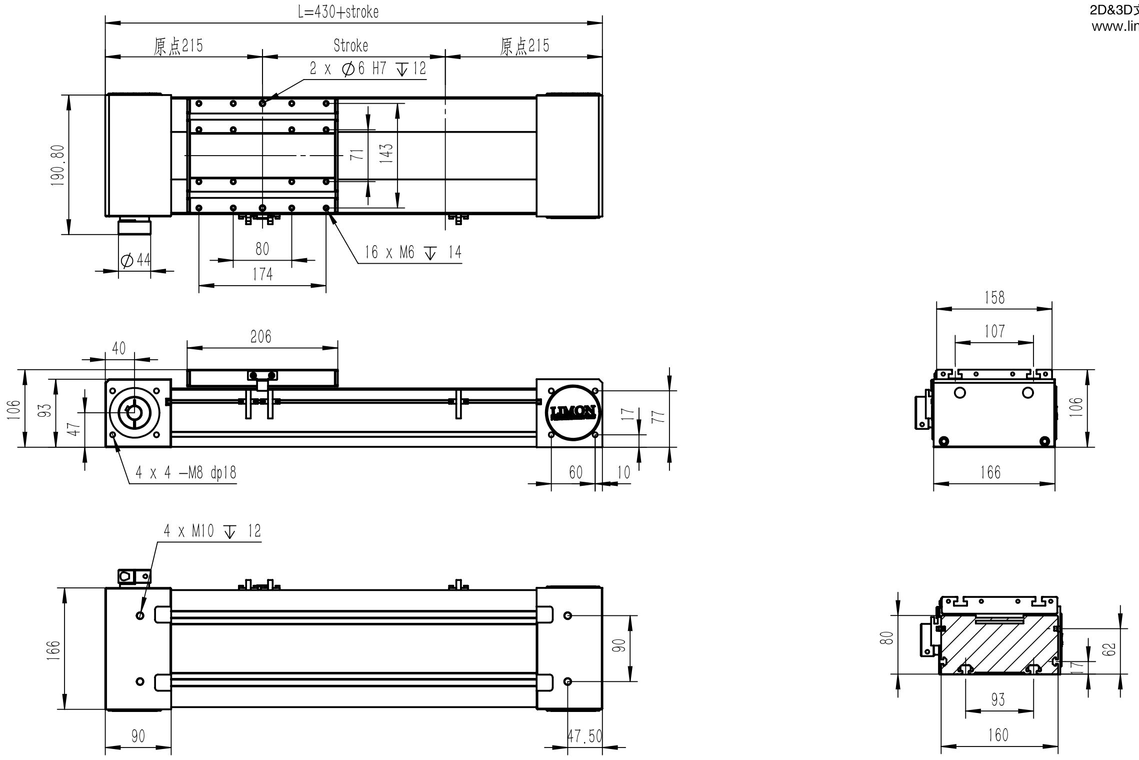
・基本規格 Basic Specification

	ITO		160
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		176
	皮帶型號 Belt Type		8M–70
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		5000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注4 *Note4	水平使用Horizontal (kg)	160
		垂直使用Vertical (kg)	120
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N・m)		1.2
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N・m)		112.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–4000mm / 100 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		750W–1000W
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		20#×2pcs
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		166×106
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P209 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P89.
Note 2：Refer to catalogue P89 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note4：Date changes relevently according to different torque and accleraterd speed.Please refer to the LIMON calculate software.

ITO 160

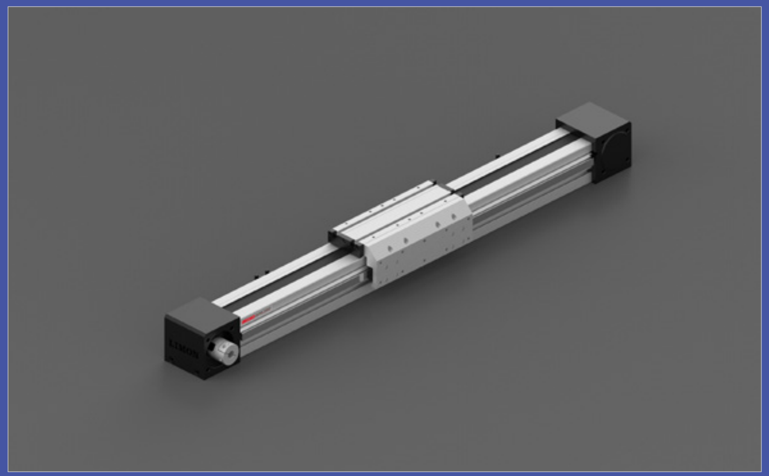
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	530	630	730	830	930	1030	1130	1230	1330	1430	1530	1630	1730	1830	1930	2030	2130	2230	2330	2430
重量 Weight (kg)	17.4	18.9	20.4	21.9	23.4	24.9	26.4	27.9	29.4	30.9	32.4	33.9	35.4	36.9	38.4	39.9	41.4	42.9	44.4	45.9
行程Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2530	2630	2730	2830	2930	3030	3130	3230	3330	3430	3530	3630	3730	3830	3930	4030	4130	4230	4330	4430
重量 Weight (kg)	47.7	48.9	50.4	51.9	53.4	54.9	56.4	57.9	59.4	60.9	62.4	63.9	65.4	66.9	68.4	69.9	71.4	72.9	74.4	75.9

歐標半密式同步帶驅動側軌加强型

European standard semi-dense synchronous belt drive side rail reinforced type



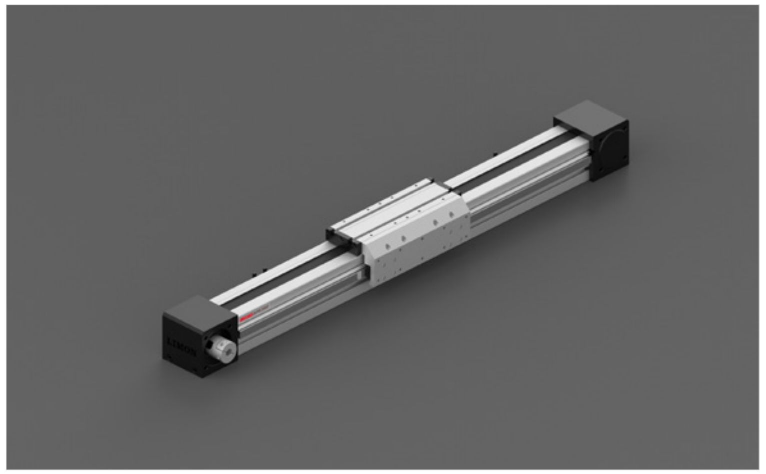
HTO 60 / 80 / 80L / 100 / 100L

□訂購型號代碼 Code

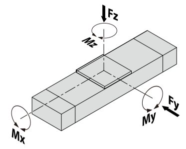
HTO80 L - 500 - DB__ *注1 *Note1 - D01 - GB2 - 22 *注3 *Note3 - P3 - A001

本體型號 Item NO.	是否加長滑塊	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達座型號 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
HTO60	未标注:标准滑块	100–4000,間隔Gap100	未填寫:單滑塊	D01	GB2 *注2 *Note2		P1: 1袛 1PC	
HTO80	L：加长滑块		DB__:輔助滑塊	D02	GB3		P2: 2袛 2PCS	
HTO100				D03	GB4		P3: 3袛 3PCS	
				D04			未標記：無 No Mark:No Sensor	
				D05				
				D06				

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



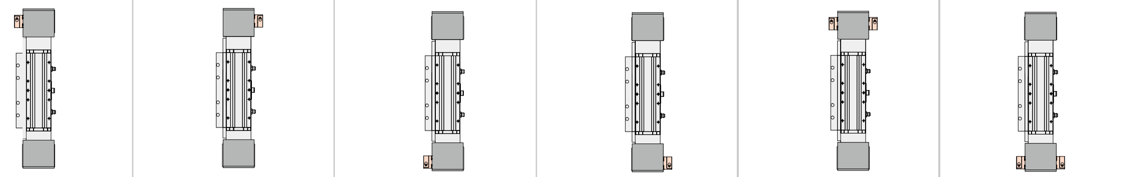
規格 Type		60	80	80L	100	100L
■F(y)	(N)	5300	6980	10470	9702	14554
■F(z)	(N)	5300	6980	10470	9702	14554
■M(x)	(N·m)	82	118	178	216	374
■M(y)	(N·m)	118	333	590	765	1080
■M(z)	(N·m)	118	333	590	765	1080

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06



· 基本規格 Basic Specification

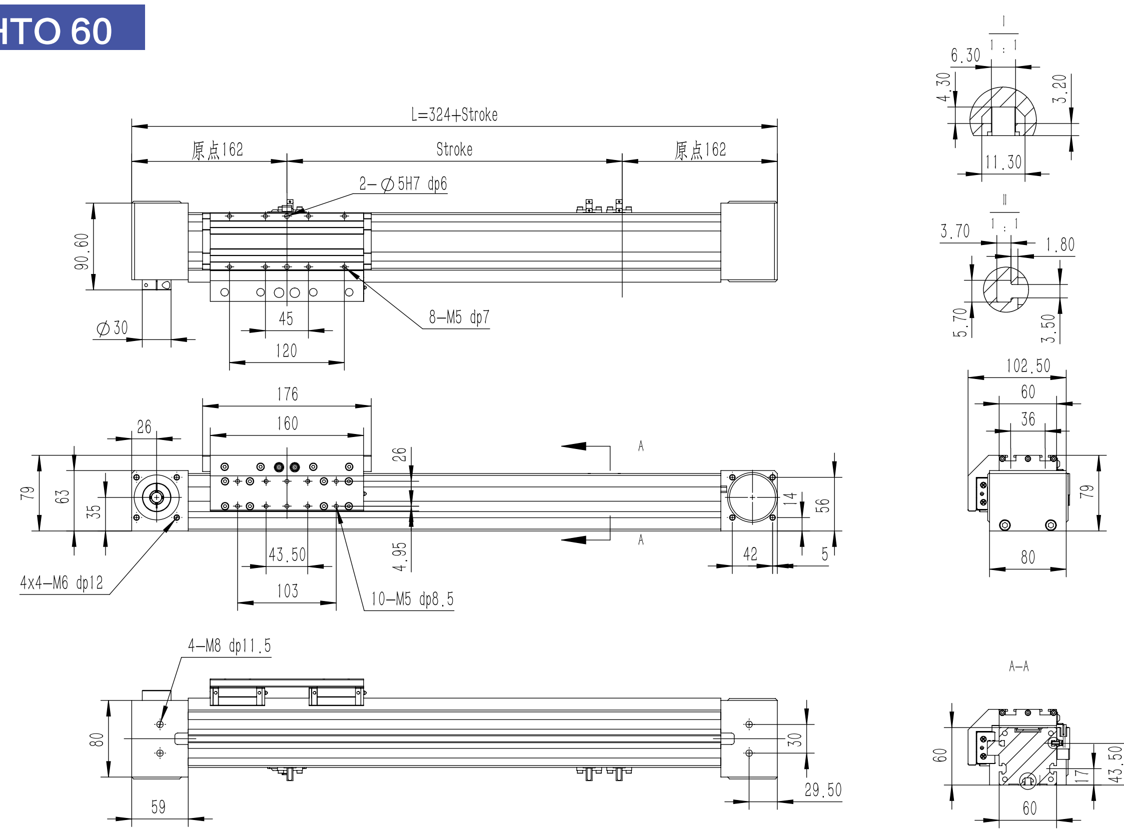
HTO			60	80	80L	100	100L
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05				
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		130	176	176	224	224
	皮帶型號 Belt Type		5M–25	8M–30	8M–30	8M–50	8M–50
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		5000	5000	5000	5000	5000
	最大可搬重量 *注4 *Note4 Maximum Payload	水平使用Horizontal (kg)	55	100	150	165	247.5
		垂直使用Vertical (kg)	25	62	93	105	157.5
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N·m)		0.5	0.9	0.9	1.4	1.4
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)		13.3	49.8	49.8	105.7	105.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)			100–4000mm/100 pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400	200/400/750	200/400/750	750/1000	750/1000
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		15# ×2PCS	20#×1PC + 15# ×1PC	20#×1PC + 15# ×1PC	25#×1PC + 20#×1PC	25#×1PC + 20#×1PC
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		102 .5×79	106×122	106×122	130×151	130×151
	原點感應器 Home Sensor			EE-SX672(NPN)			

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P148 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P89.
Note2：Refer to catalogue P89 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note4：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

歐標半密式同步帶驅動側軌加强型 HTO 60/80/100
European standard semi-dense synchronous belt drive side rail reinforced type

HTO 60

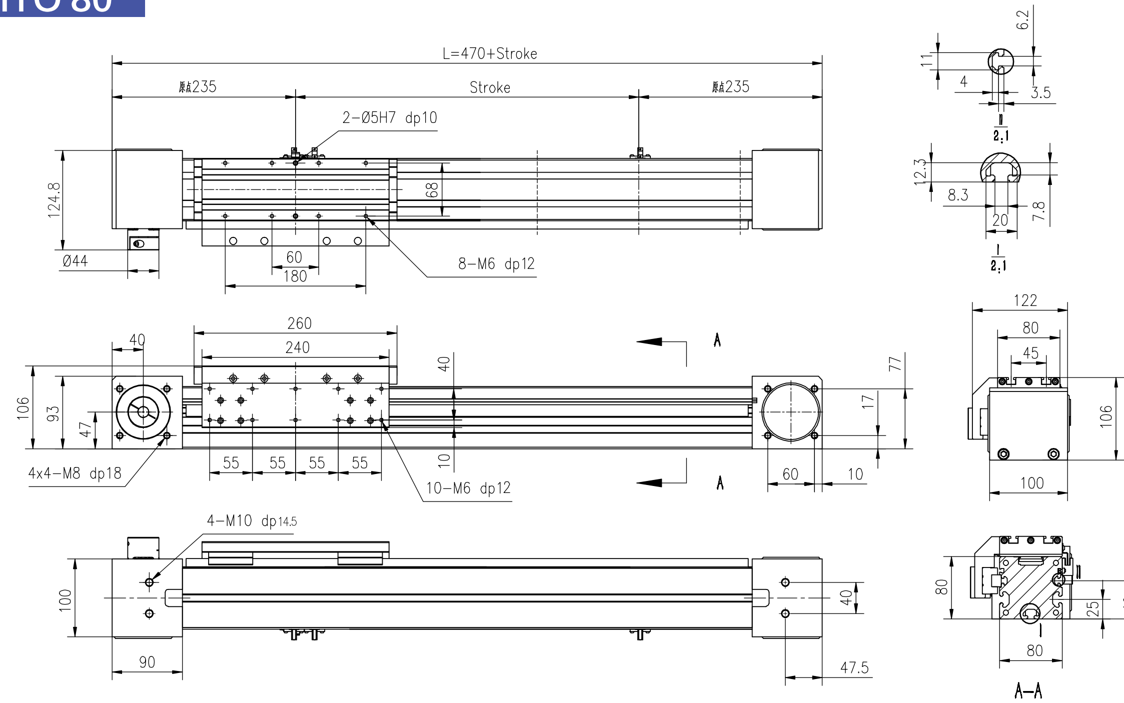
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	424	524	624	724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324
重量 Weight (kg)	4.8	5.4	6.1	6.7	7.4	8.0	8.7	9.3	10.0	10.6	11.3	12.0	12.6	13.3	13.9	14.6	15.2	15.9	16.5	17.2

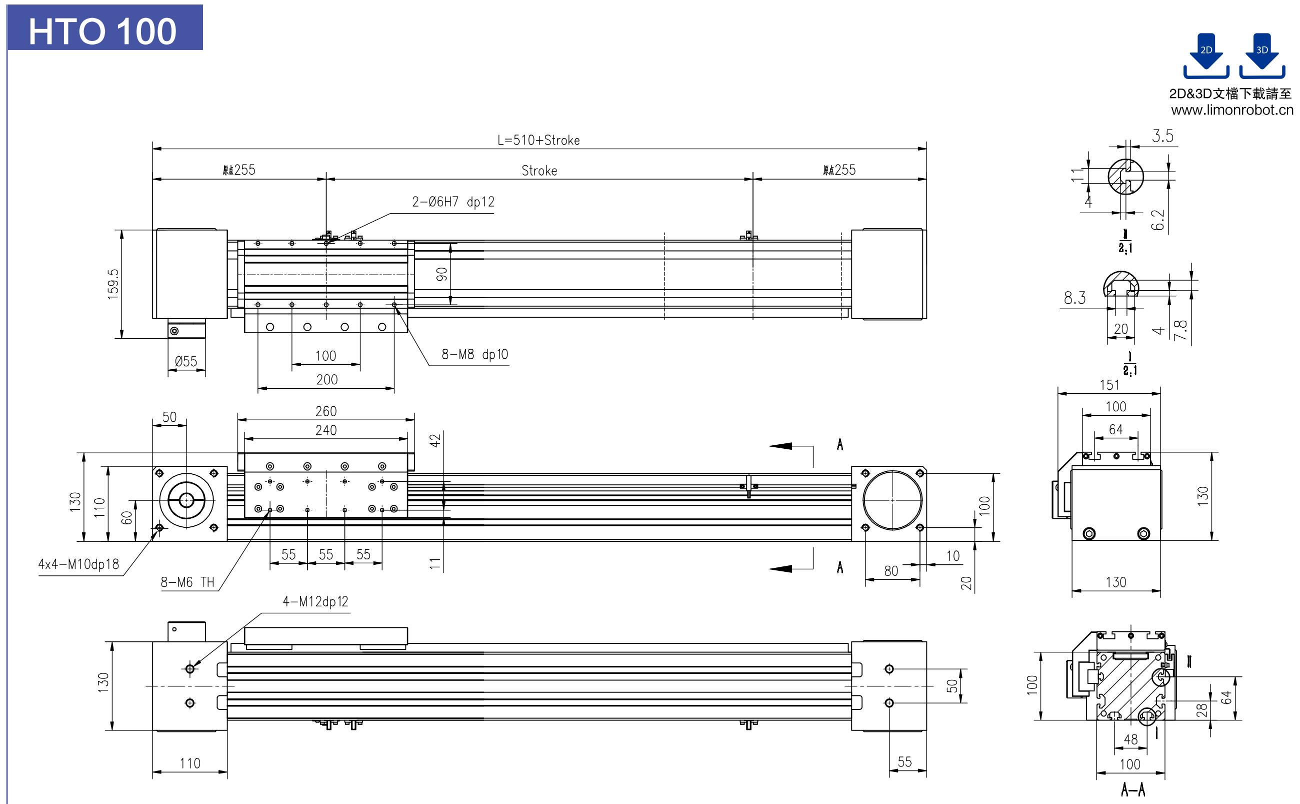
HTO 80

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



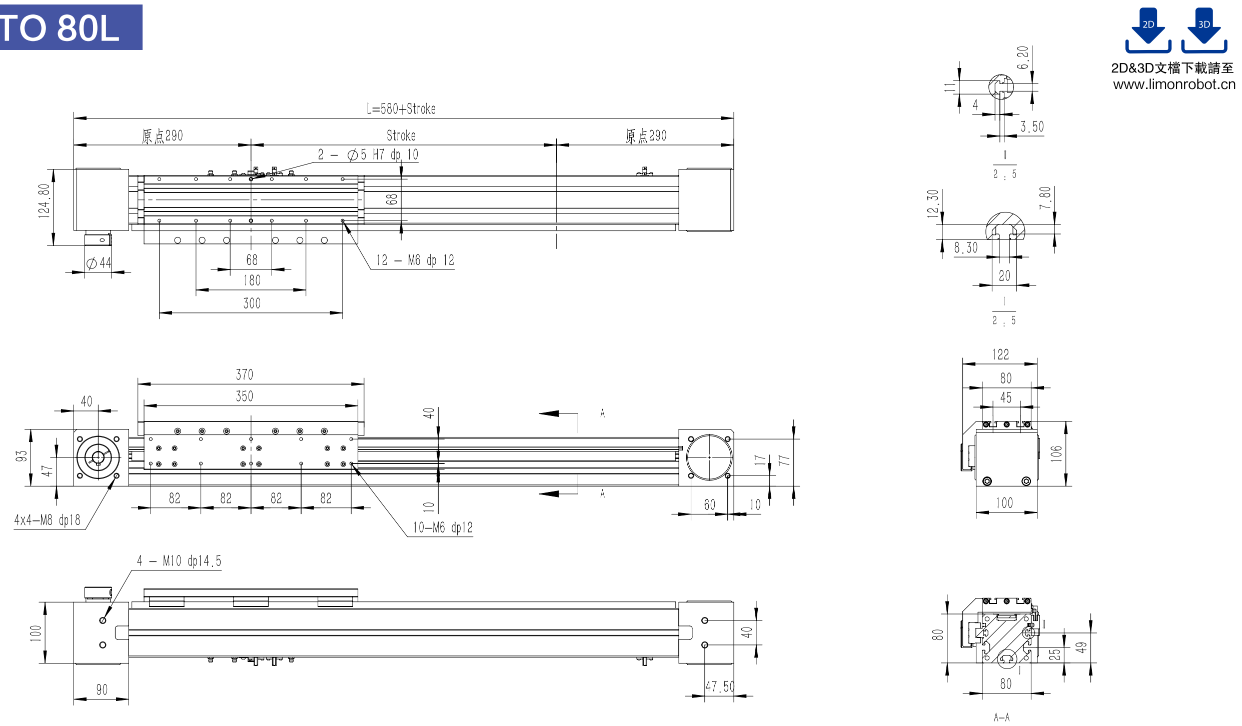
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470
重量 Weight (kg)	10.4	11.4	12.4	13.4	14.4	15.4	16.4	17.4	18.4	19.4	20.4	21.4	22.4	23.4	24.4	25.4	26.4	27.4	28.4	29.4
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2570	2670	2770	2870	2970	3070	3170	3270	3370	3470	3570	3670	3770	3870	3970	4070	4170	4270	4370	4470
重量 Weight (kg)	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

HTO 100



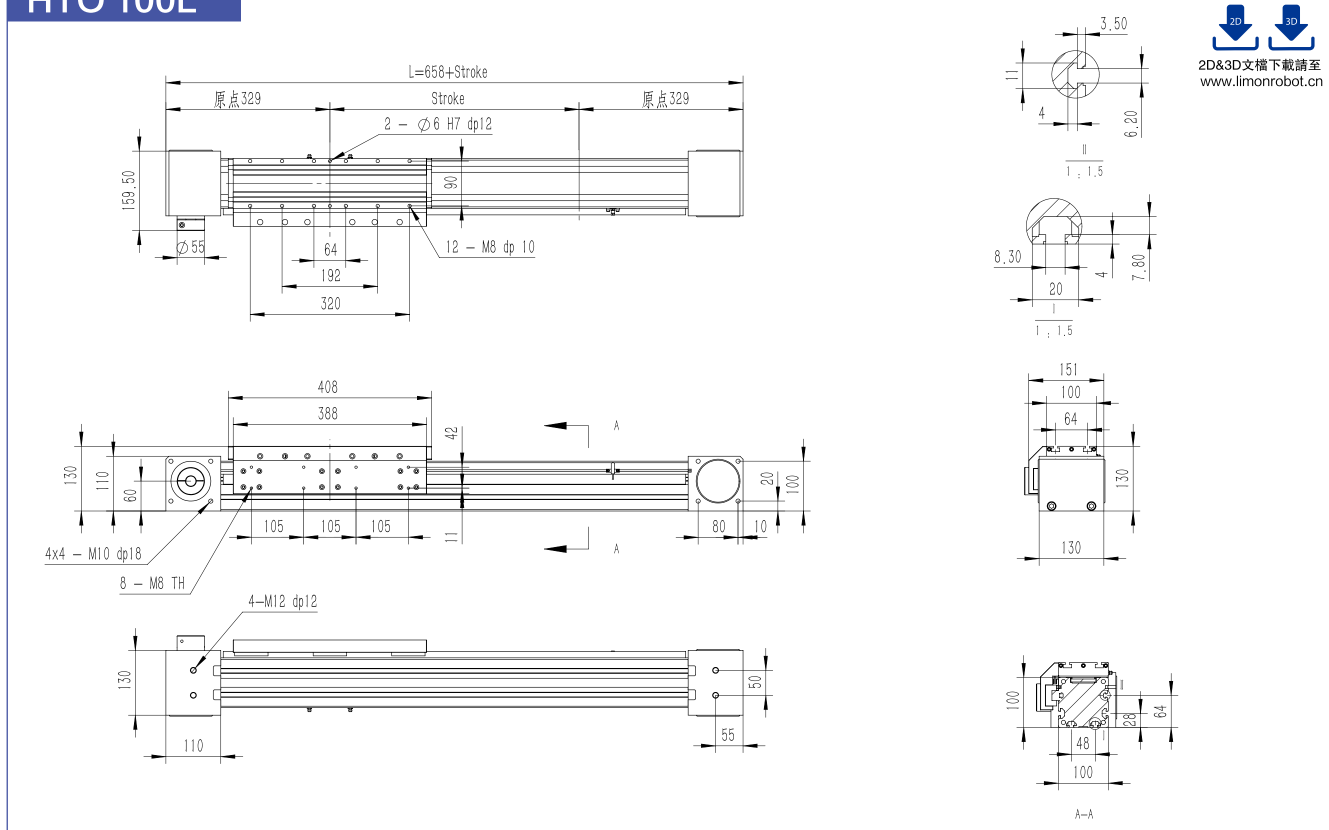
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510
重量 Weight (kg)	17.4	18.85	20.30	21.75	23.20	24.65	26.10	27.55	29.00	30.45	31.90	33.35	34.80	36.25	37.70	39.15	40.60	42.06	43.50	44.95
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410	4510
重量 Weight (kg)	46.40	47.85	49.30	50.75	52.20	53.65	55.10	56.55	58.00	59.45	60.90	62.35	63.80	65.25	66.70	68.15	69.60	71.05	72.50	73.95

HTO 80L



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480	2580
重量 Weight (kg)	12.70	13.68	14.66	15.64	16.62	17.60	18.58	19.56	20.54	21.52	22.50	23.48	24.96	25.94	26.42	27.40	28.38	29.36	3034	31.32
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2680	2780	2880	2980	3080	3180	3280	3380	3480	3580	3680	3780	3880	3980	4080	4180	4280	438	4480	4580
重量 Weight (kg)	32.30	33.28	46.26	47.00	48.96	49.94	50.92	51.90	52.88	53.86	54.84	55.82	56.80	57.78	58.76	59.74	60.72	61.70	62.68	63.66

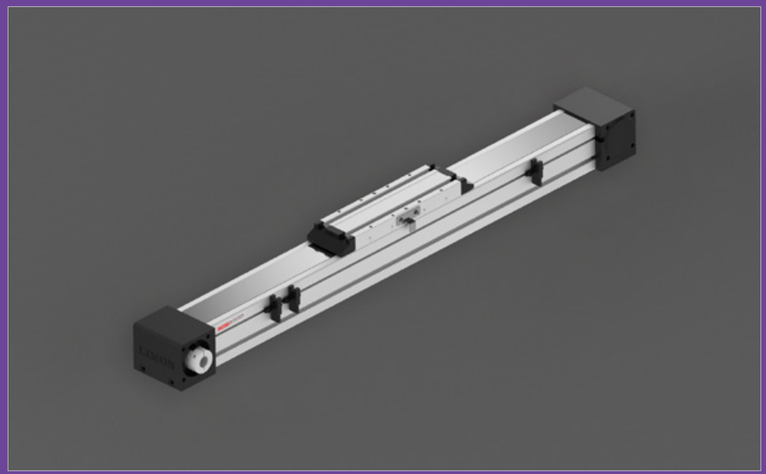
HTO 100L



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	758	858	958	1058	1158	1258	1358	1458	1558	1658	1758	1858	1958	2058	2158	2258	2358	2458	2558	2658
重量 Weight (kg)	22.50	22.50	23.95	25.40	26.85	28.30	29.75	31.20	32.65	34.10	35.55	37.00	38.45	39.90	41.35	42.80	44.25	45.70	47.15	48.60
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2758	2858	2958	3058	3158	3258	3358	3458	3558	3658	3758	3858	3958	4058	4158	4258	4358	4458	4558	4658
重量 Weight (kg)	50.05	51.50	52.95	54.40	55.85	57.30	58.75	60.20	61.65	63.10	64.55	66.00	67.45	68.90	70.35	71.80	73.25	74.70	76.15	77.60

歐標全密式同步帶驅動型

European standard fully dense synchronous belt drive type

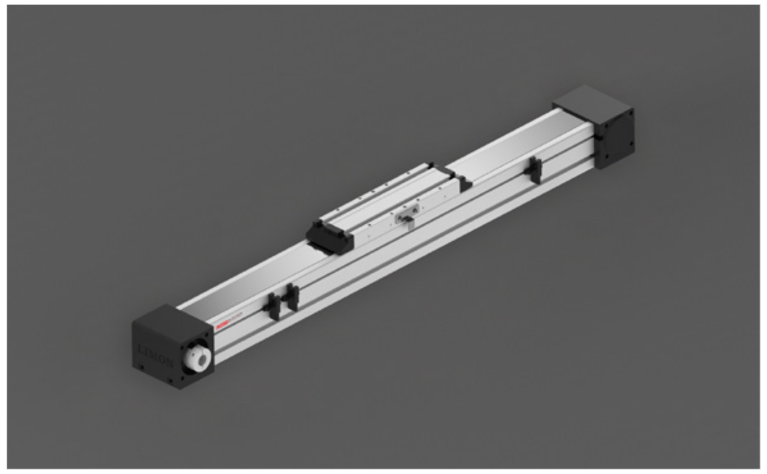


ITC 60 / 60L / 80 / 80L / 100 / 100L

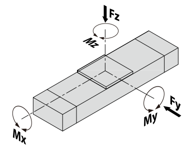
□訂購型號代碼 Code

ITC60	L	500	DB__ 注	D01	GB2	22 *注3 *Note3	P3	A001
本體型號 Item NO.	是否加長滑塊	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達座型號 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式様 Special Order No.
ITC 60	未标注:标准滑块	100–4000,間隔Gap100	未填寫:單滑塊	D01	GB2 *注2 *Note2		P1: 1祇 1PC	
ITC 80	L: 加长滑块		DB__:輔助滑塊	D02	GB3		P2: 2祇 2PCS	
ITC100				D03	GB4		P3: 3祇 3PCS	
				D04			未標記：無 NoMark:NoSensor	
				D05				

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



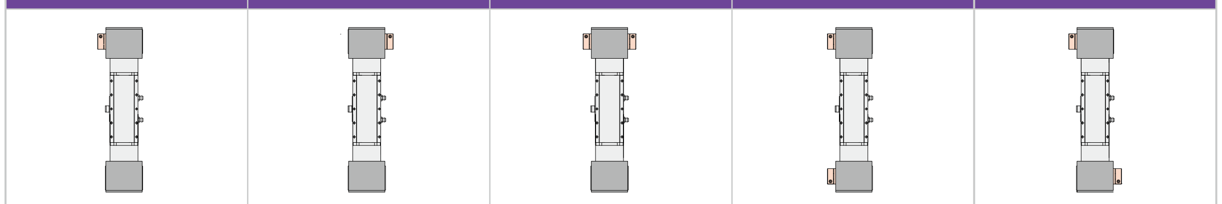
規格 Type	60	60L	80	80L	100	100L
■F(y) (N)	2457	5235	3131	7277	4375	11675
■F(z) (N)	3375	5335	5120	7277	7860	11675
■M(x)(N · m)	22	40	75	75	115	135
■M(y)(N · m)	78	231	210	558	310	1322
■M(z)(N · m)	78	231	210	558	310	1322

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05

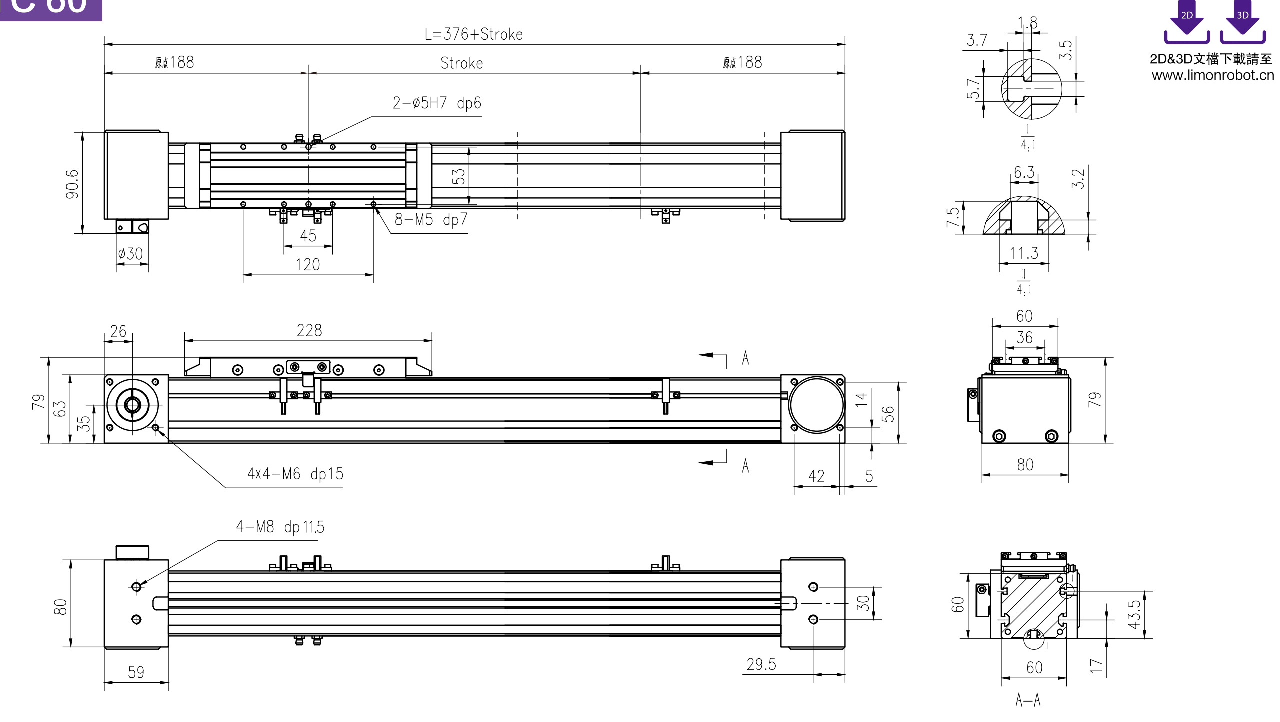


· 基本規格 Basic Specification

ITC			60	60L	80	80L	100	100L
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05					
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		130		176		224	
	皮帶型號 Belt Type		5M–25		8M–30		8M–50	
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		5000		5000		5000	
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1 *Note1	水平使用Horizontal (kg)	30	45	50	75	80	120
		垂直使用Vertical (kg)	20	30	40	60	60	90
	最大空載扭矩 Max. No–load Driving Torque (N・m)		0.35	0.35	0.5	0.5	0.9	0.9
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N・m)		13.3	13.3	49.8	49.5	105.7	105.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–4000mm/100pitch					
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200 / 400		400 / 750		750 / 1000	
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		15#×1PCS		20#×1PCS		25#×1PCS	
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		80×79		100×106		130×130	
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)					

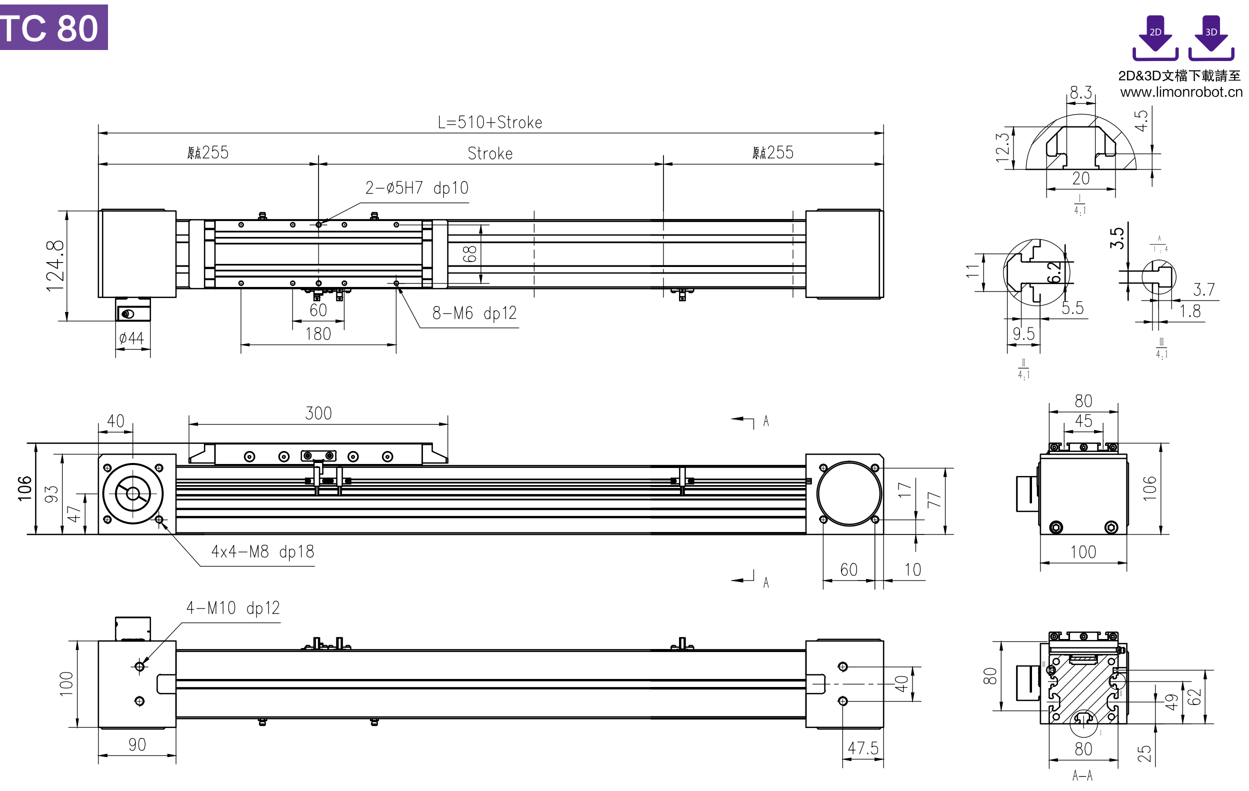
#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

ITC 60



行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	476	576	676	776	876	976	1076	1176	1276	1376	1476	1576	1676	1776	1876	1976	2076	2176	2276	2376
重量 Weight（kg）	2.8	3.3	3.8	4.3	4.9	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	10	10.5	11	11.5	12	12.5

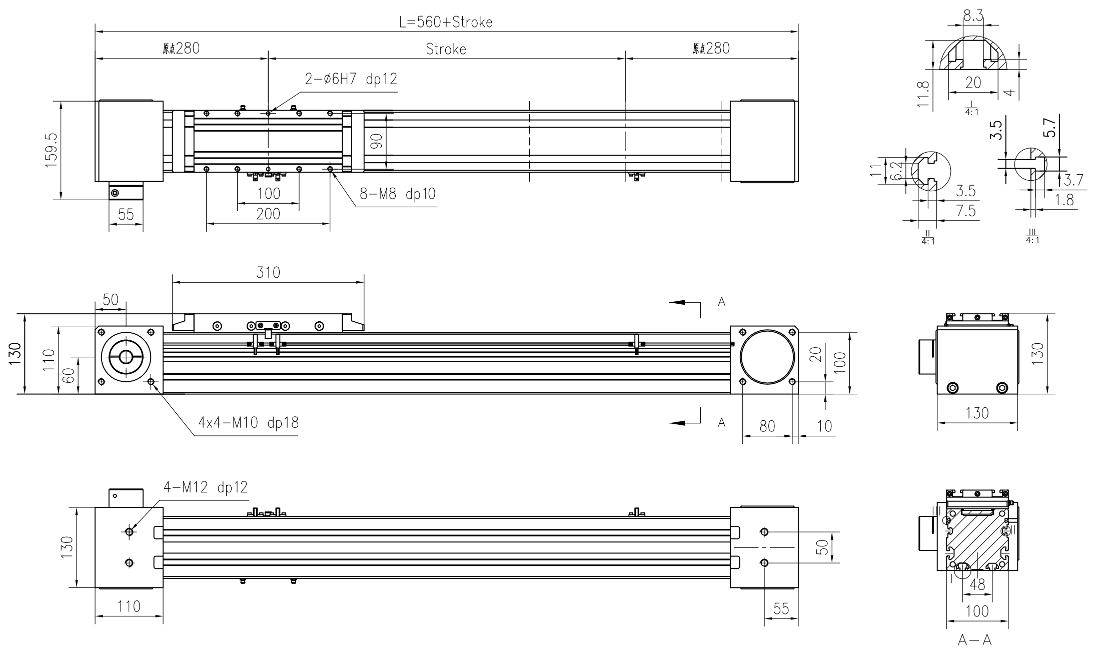
ITC 80



行程Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510
重量 Weight（kg）	9.4	10.2	11.1	11.9	12.8	13.7	14.5	15.4	16.2	17.1	18	18.8	19.7	20.5	21.4	22.3	23.1	24	24.8	25.7
行程Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410	4510
重量 Weight（kg）	26.6	27.4	28.3	29.1	30	30.9	31.7	32.6	33.4	34.3	35.2	36	36.9	37.7	38.6	39.5	40.3	41.2	42	42.9

ITC 100

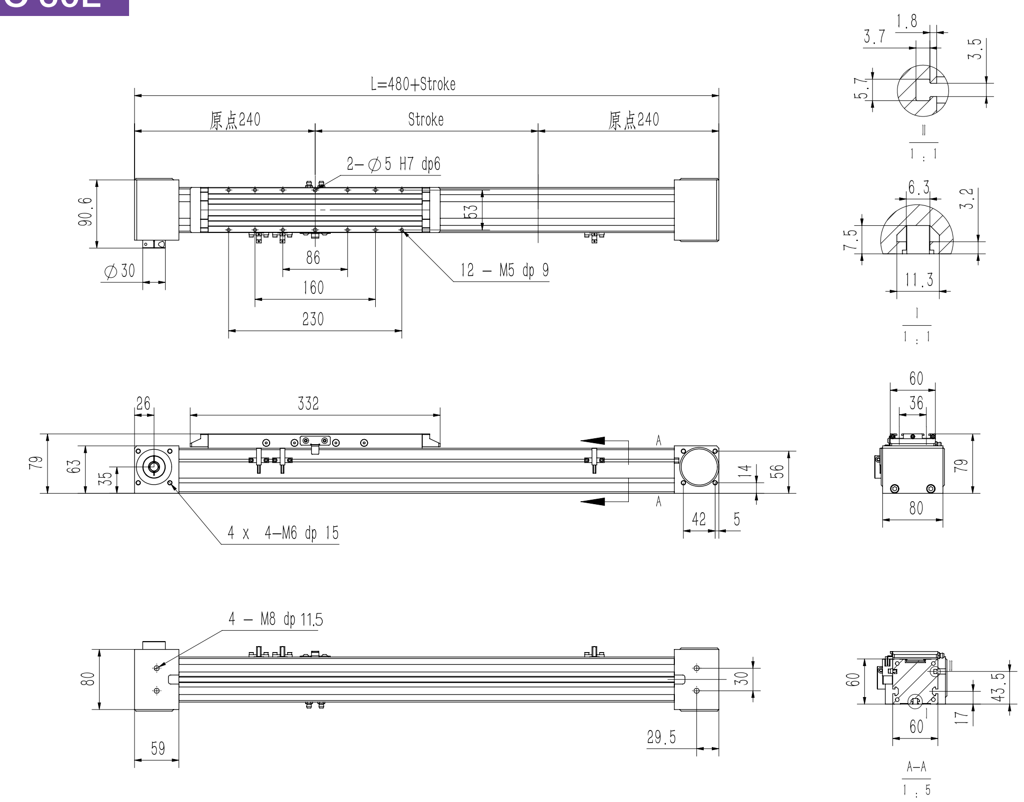
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560
重量 Weight (kg)	16.1	17.4	18.6	19.8	21.1	22.3	23.5	24.7	26	27.2	28.4	29.7	30.9	32.1	33.4	34.6	35.8	37	38.3	39.5
行程Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360	4460	4560
重量 Weight (kg)	40.7	42	43.2	44.4	45.7	46.9	48.1	49.3	50.6	51.8	53	54.3	55.5	56.7	58	59.2	60.4	61.6	62.9	64.1

ITC 60L

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

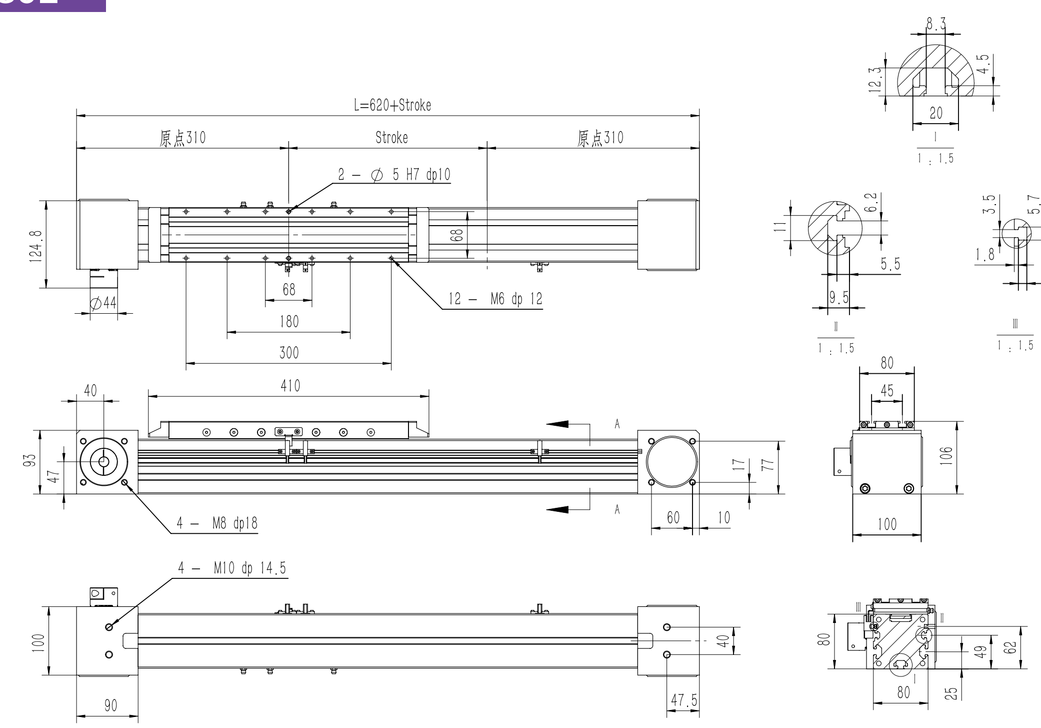


行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	580	680	780	880	980	1080	1180	1280	1380	1480	1580	1680	1780	1880	1980	2080	2180	2280	2380	2480
重量 Weight (kg)	3.1	3.6	4.1	4.6	5.1	5.6	6.1	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.1	9.6	10.1	10.6	11.1	11.6	12.1	12.6

歐標全密式同步帶驅動型 ITC 60/80/100
European standard fully dense synchronous belt drive type

ITC 80L

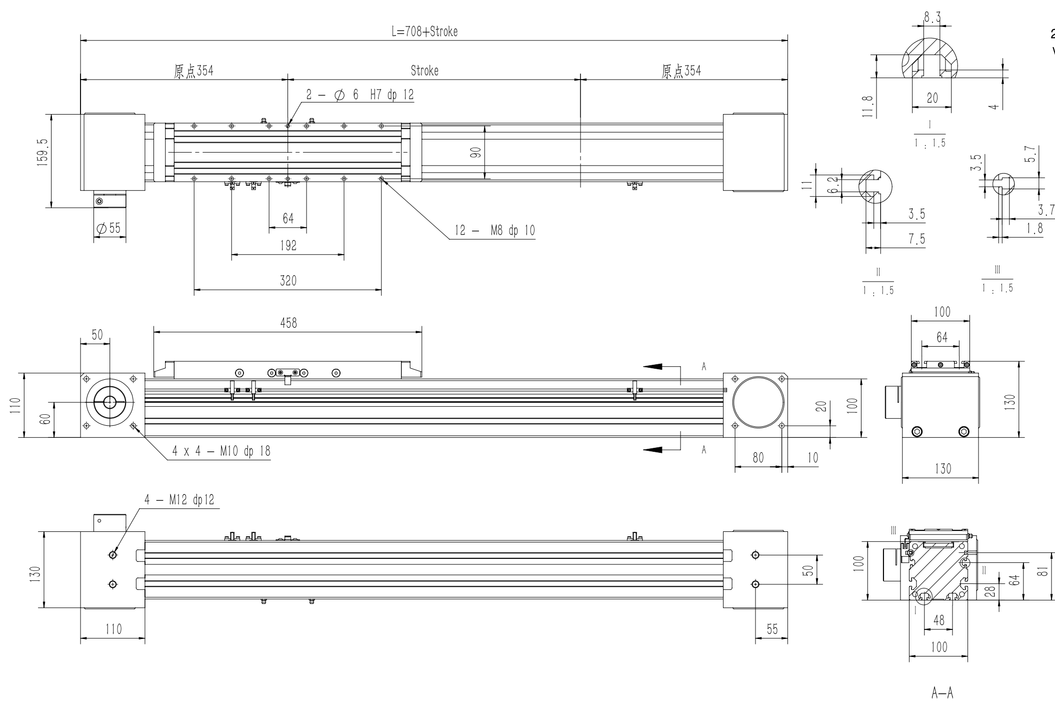
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620
重量 Weight (kg)	9.8	10.6	11.4	12.2	13	13.8	14.6	15.4	16.2	17	17.8	18.6	19.4	20.2	21	21.8	22.6	23.4	24.2	25
行程Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620
重量 Weight (kg)	25.8	26.6	27.4	28.2	29	29.8	30.6	31.4	32.2	33	33.8	34.6	35.4	36.2	37	37.8	38.6	39.4	40.2	41

ITC 100L

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

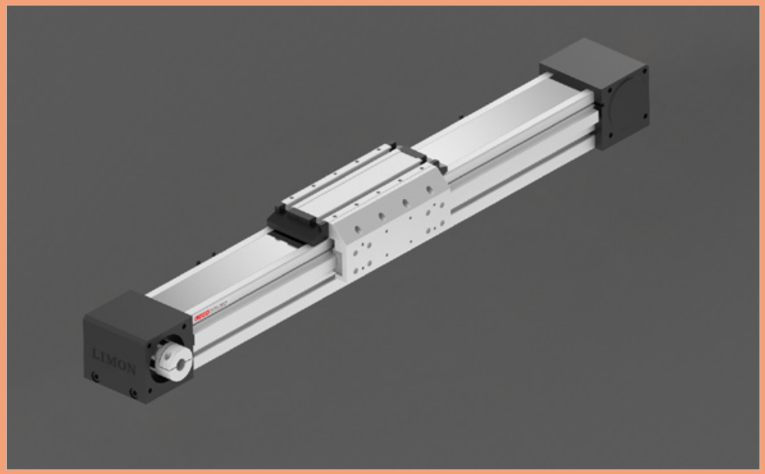


行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408	2508	2608	2708
重量 Weight (kg)	16.6	17.9	19.2	20.5	21.8	23.1	24.4	25.7	27	28.3	29.6	30.9	32.2	33.5	34.8	36.1	37.4	38.7	40	41.3
行程Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408	4508	4608	4708
重量 Weight (kg)	42.6	43.9	45.2	46.5	47.8	49.1	50.4	51.7	53	54.3	55.6	56.9	58.2	59.5	60.8	62.1	63.4	64.7	66	67.3

ITC Series

歐標全密式同步帶驅動側軌加强型

European standard fully dense synchronous belt drive side rail reinforced type



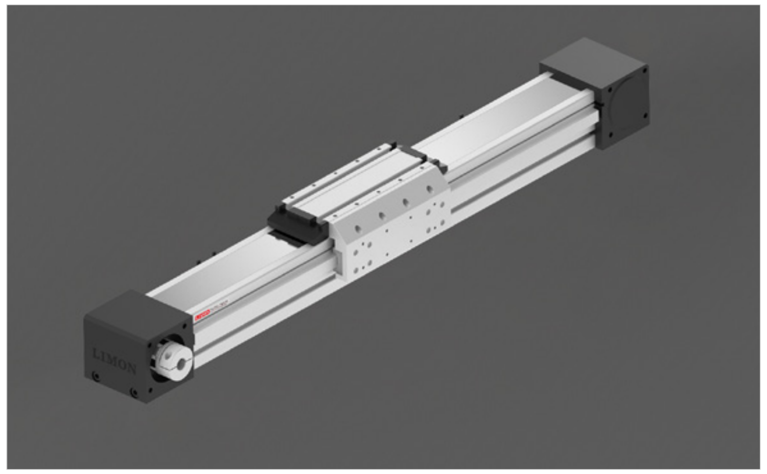
HTC 80 / 80L / 100 / 100L

HTC 80/100 歐標全密式同步帶驅動側軌加强型
European standard fully dense synchronous belt drive side rail reinforced type

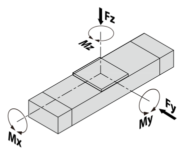
□訂購型號代碼 Code

HTC80	L	-	500	-	DB__ *注1 *Note1	-	D01	-	GB2	-	22 *注3 *Note3	-	P3	-	A001
本體型號 Item NO.	是否加長滑塊		行程 Stroke		輔助滑塊 Auxiliary Block		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達座型號 Motor type		联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
HTC80	未标注:标准滑块		100–4000,間隔Gap100		未填寫:單滑塊		D01		GB2				P1: 1衹 1PC		
HTC100	L：加长滑块				DB__:輔助滑塊		D02		GB3				P2: 2衹 2PCS		
							D03						P3: 3衹 3PCS		
							D04						未標記：無 No Mark:No Sensor		
							D05								
							D06								

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



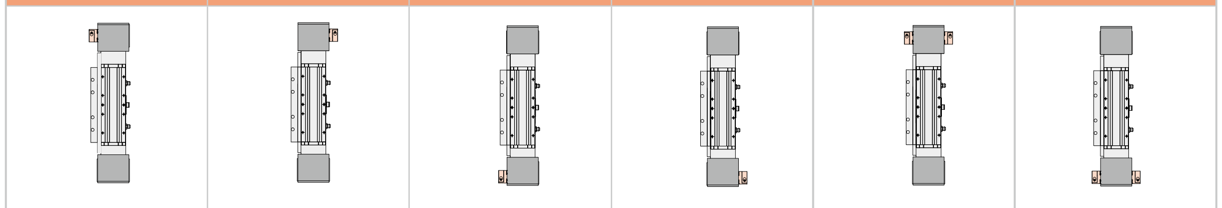
規格 Type		80	80L	100	100L
■F(y)	(N)	6980	10470	9702	14554
■F(z)	(N)	6980	10470	9702	14554
■M(x)	(N · m)	118	178	216	374
■M(y)	(N · m)	333	590	765	1080
■M(z)	(N · m)	333	590	765	1080

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06



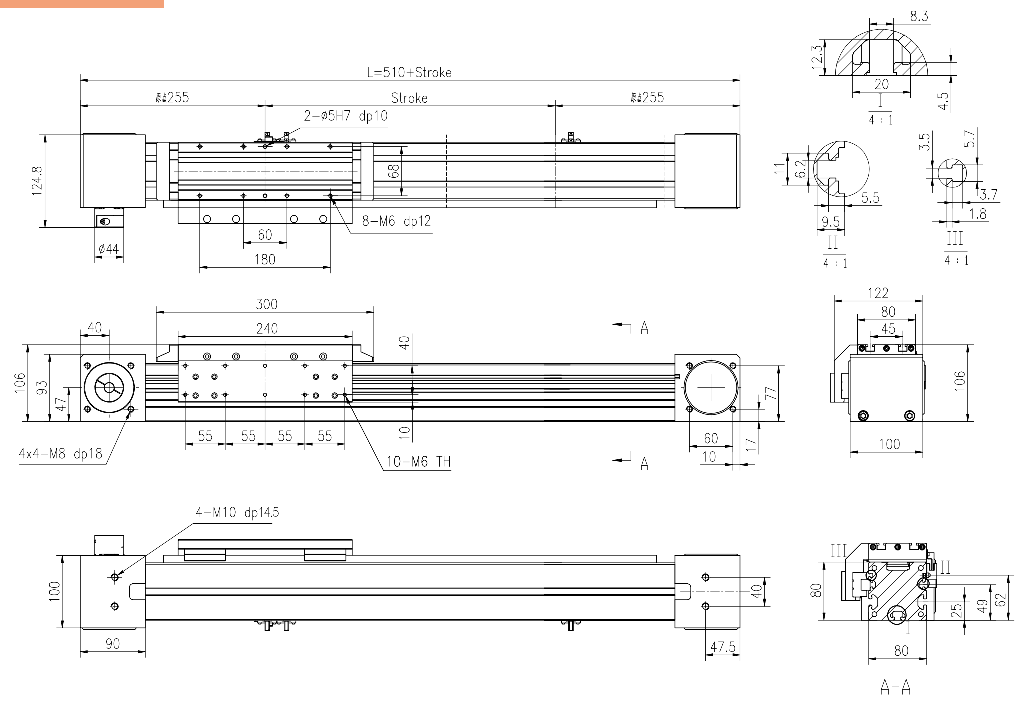
▪ 基本規格 Basic Specification

HTC			80	80L	100	100L
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05			
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		176		224	
	皮帶型號 Belt Type		8M–30		8M–50	
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		5000		5000	
	最大可搬重量 Maximum Payload *注4 *Note4	水平使用Horizontal (kg)	100	150	165	247.5
		垂直使用Vertical (kg)	62	93	105	157.5
	最大空載扭矩 Max. No–load Driving Torque (N · m)		0.9		1.4	
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		49.8		105.7	
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–4000mm/100 pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400/750		750/1000	
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		20#×1PC+15#×1PC		25#×1PC+20#×1PC	
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		106×122		130×151	
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P148 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P38.
Note2：Refer to catalogue P38 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note4：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

HTC 80

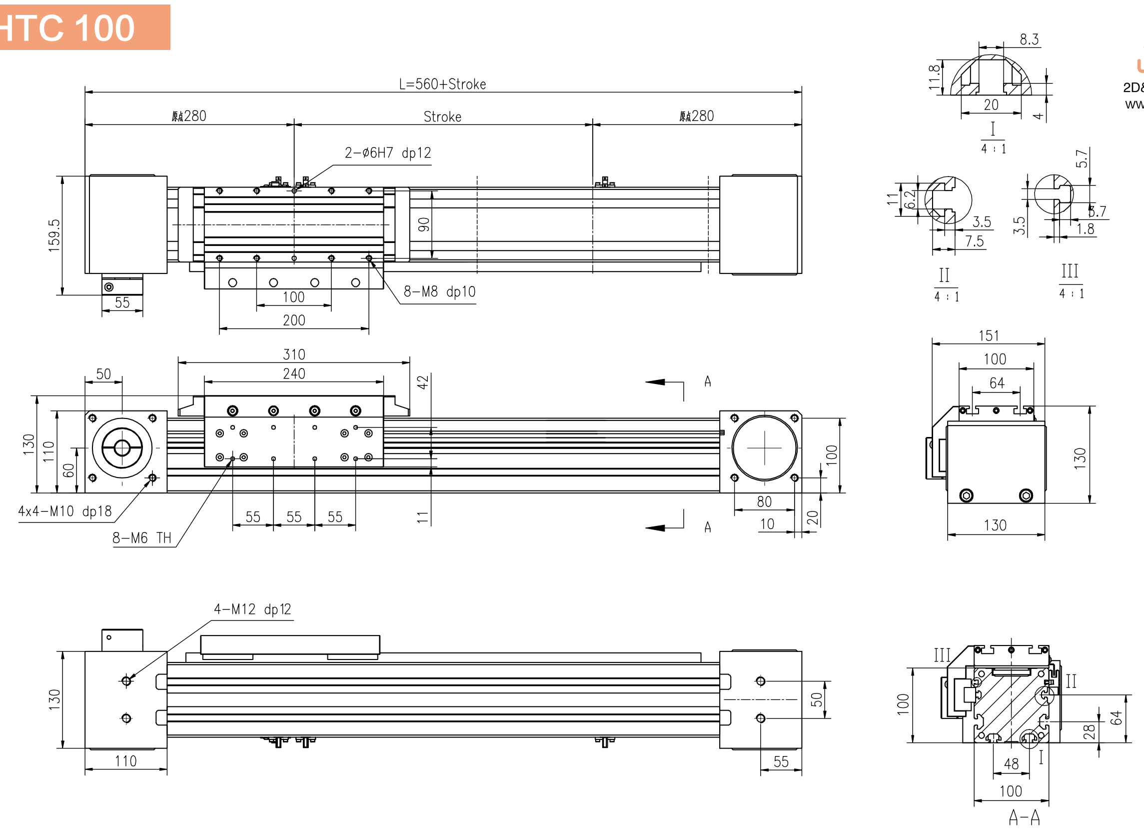
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	610	710	810	910	1010	1110	1210	1310	1410	1510	1610	1710	1810	1910	2010	2110	2210	2310	2410	2510
重量 Weight (kg)	11.07	12.05	13.05	14.01	14.99	15.97	16.95	17.93	18.91	19.89	20.87	21.85	22.83	23.81	24.79	25.77	26.75	27.73	28.71	29.69
行程Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2610	2710	2810	2910	3010	3110	3210	3310	3410	3510	3610	3710	3810	3910	4010	4110	4210	4310	4410	4510
重量 Weight (kg)	30.67	31.65	32.63	33.61	34.59	35.57	36.55	37.53	38.51	39.49	40.47	41.45	42.43	43.41	44.39	45.37	46.35	47.33	48.31	49.28

HTC 100

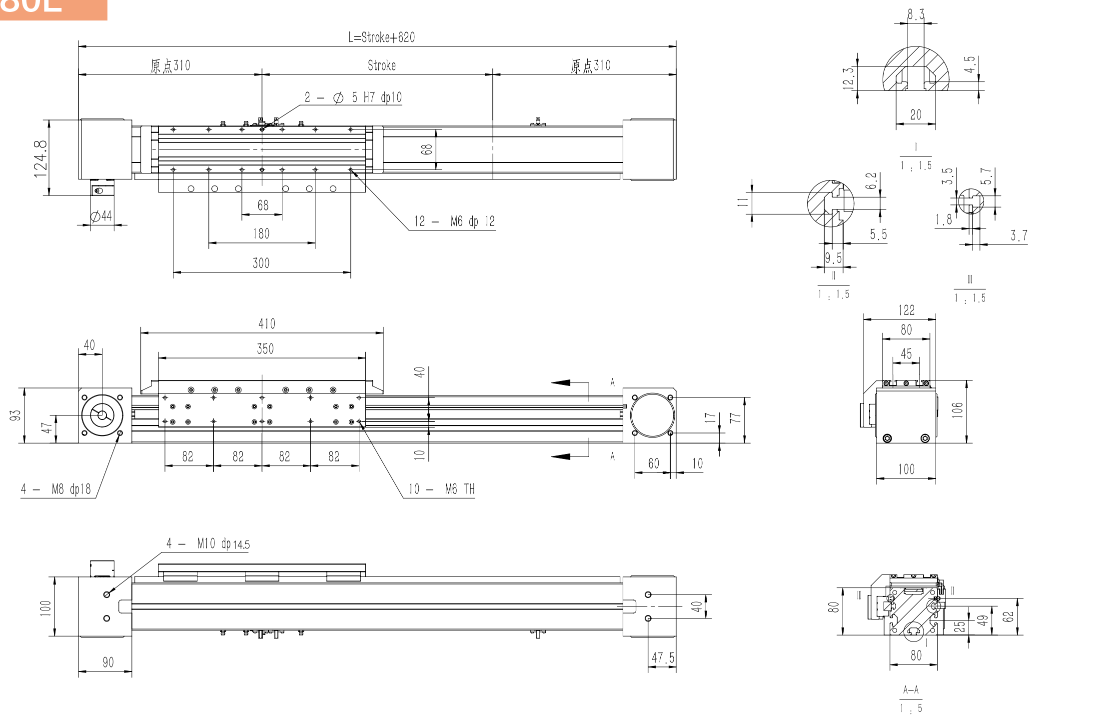
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560
重量 Weight (kg)	18.13	19.58	21.03	22.48	23.93	25.38	26.83	28.28	29.73	31.18	32.63	34.08	35.53	36.98	38.43	39.88	41.33	42.78	44.23	45.68
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2660	2760	2860	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360	4460	4560
重量 Weight (kg)	47.13	48.58	50.03	51.48	52.93	54.38	55.83	57.28	58.73	60.18	61.63	63.08	64.53	65.96	67.43	68.88	70.33	71.78	73.23	74.68

HTC 80L

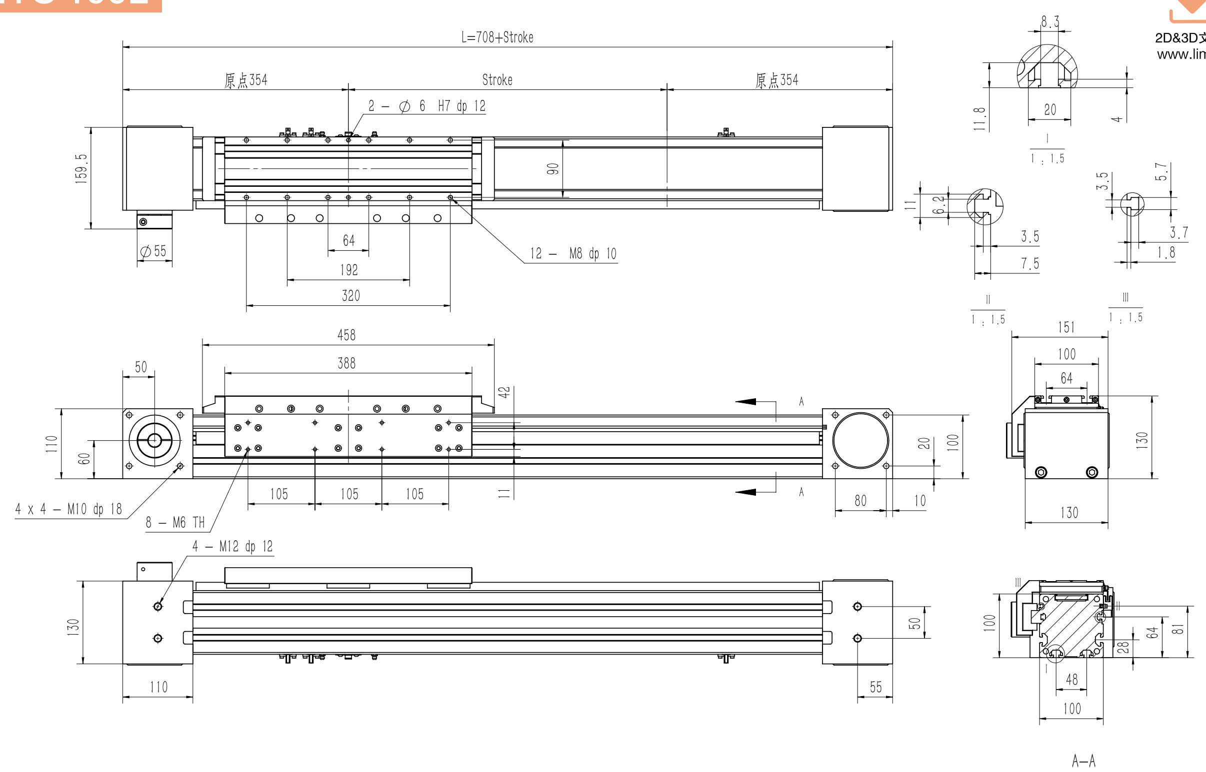
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620
重量 Weight (kg)	13.56	14.54	15.52	16.50	17.48	18.46	19.44	20.42	21.40	22.38	23.36	24.34	25.32	26.30	27.28	28.26	29.24	30.22	31.20	32.18
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620
重量 Weight (kg)	33.16	34.14	35.12	36.10	37.08	38.06	39.04	40.02	41.00	41.98	42.96	43.94	44.92	45.90	46.88	47.86	48.84	49.82	50.80	51.78

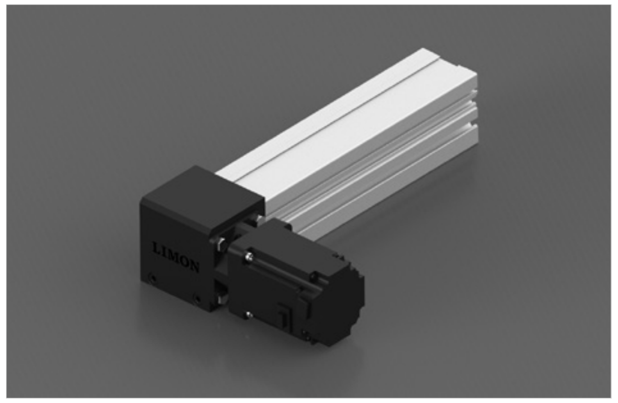
HTC 100L

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



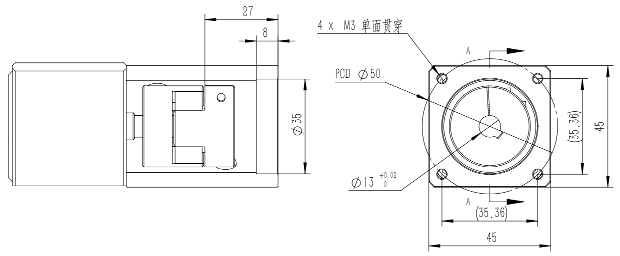
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408	2508	2608	2708
重量 Weight (kg)	22.76	24.21	25.66	27.11	28.56	30.01	31.46	32.91	34.36	35.81	37.26	38.61	40.16	41.61	43.06	44.51	45.96	47.41	48.86	50.31
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408	4508	4608	4708
重量 Weight (kg)	51.76	53.21	54.66	56.11	57.56	59.01	60.46	61.91	63.36	64.81	66.26	67.71	69.16	70.61	72.06	73.51	74.96	76.41	77.86	79.31

馬達座尺寸圖 Dimentional Drawing of Motor Base

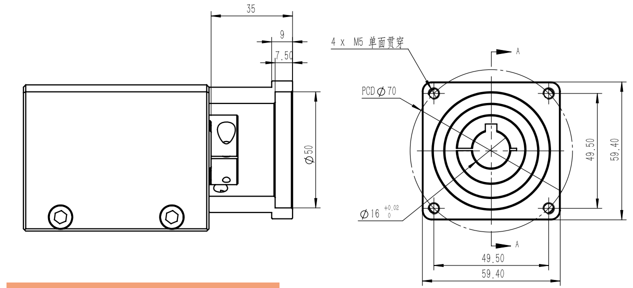


#注1：此零件爲選購件，如需訂購請在下單時備注。
Note 1：This is optional accessory, please remark if needed.

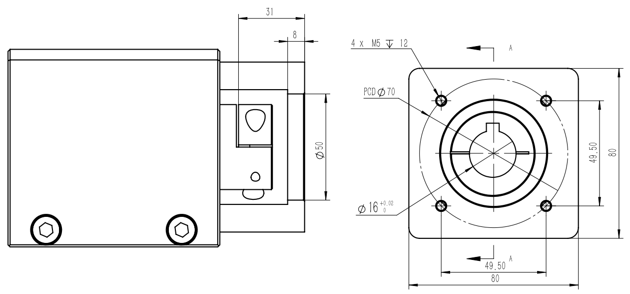
I40-馬達座-GB1



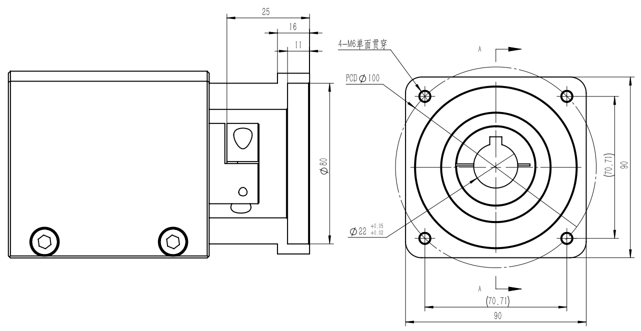
I60-馬達座-GB2



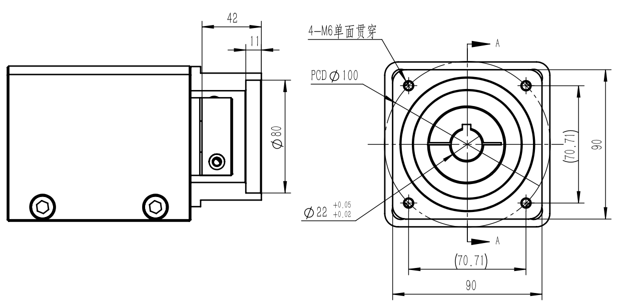
I80-馬達座-GB2



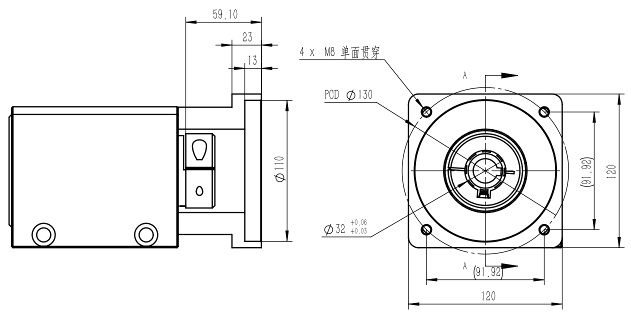
I80-馬達座-GB3



I100-馬達座-GB3

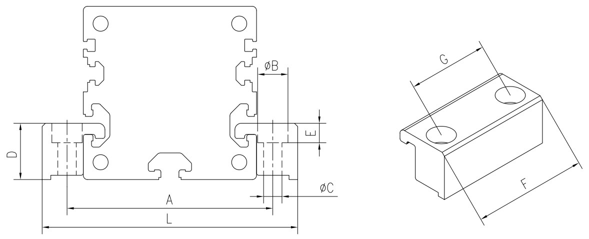


I100-馬達座-GB4



ITO/ HTO / ITC / HTC 安裝附件 Accessories

安裝塊尺寸圖 Dimentional Drawing of Jointing Block



#注1： 500mm行程以内建議配4個安裝塊，行程每增加500mm，需多增加2個安裝塊。
Note 1：Suggest to assemble 4 jointing block (stroke≤500mm) ，two additional
jointing block is required when stroke adds 500mm every time.
#注2： 此零件爲選購件，如需訂購請在下單時備注。
Note 2：This is optional accessory, please remark if needed.

規格Type	A	B	C	D	E	F	G	L
ITO40	54	10	5.5	13	5.7	40	26	66
ITO/ITC 60	75	11	6.6	19	6.8	52	36	93
ITO/ITC80	96	14	8.5	26	9	64	45	119
ITO/ITC100	118	14	8.5	29	9	84	64	140
ITO160	75	11	6.6	19	6.8	52	36	93

歐標同步帶模塊聯軸器尺寸表
Coupling dimension table of belt driven linear actuatorof Jointing Block

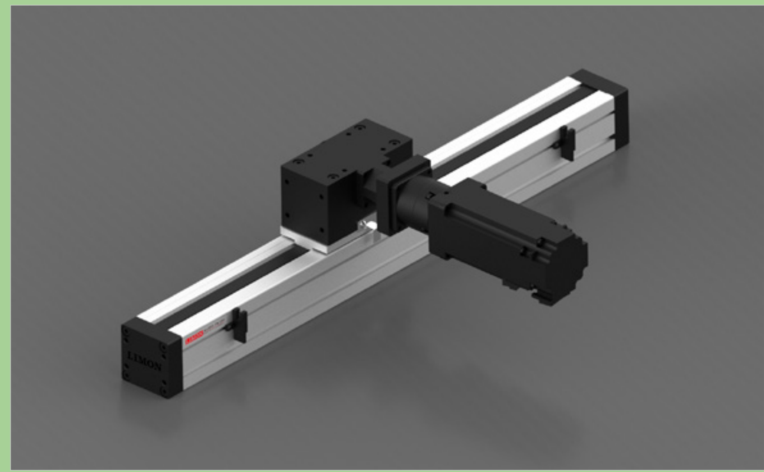
模組型號 Module model	可開孔徑範圍(mm) Hole dimension available range
ITO60 / ITO60L / ITC60 / ITC60L / HTO60/ITZ60	6 ~ 16
ITO80/ITO80L/ITC80/ITC80L/HTO80/HTO80L/HTC80/HTC80L	10 ~ 22
ITO100/ITO100L/ITC100/ITC100L/HTO100/HTO100L/HTC100/HTC100L	10 ~ 32
ITO160	10 ~ 22

HTC Series

LIMON PRECISION&SPEED

歐標Z軸提升專用型

European standard Z-axis lifting special type



ITZ 60

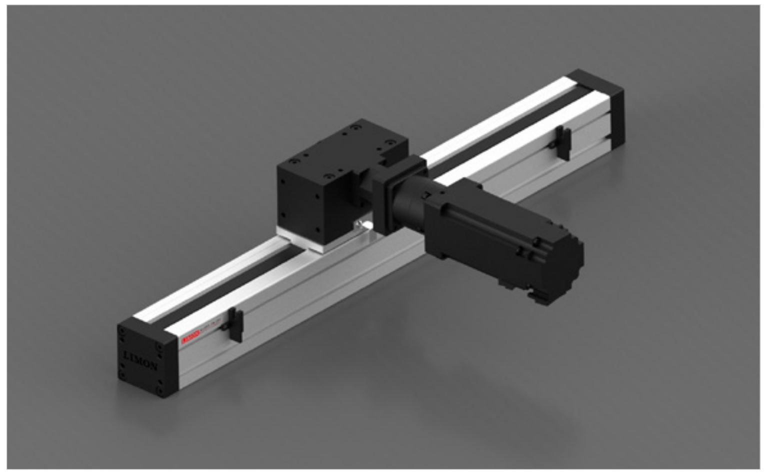
HTZ 80

□訂購型號代碼 Code

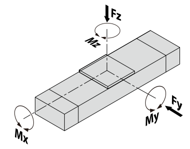
ITZ60 - 500 - DB__[注] - D01 - GB2 - 22 - P3 - A001

ITZ60	500	DB__	D01	GB2	22	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達座型號 Motor type	联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
ITZ60	100–1500,間隔Gap100	未填寫:單滑塊	D01	GB2 *注2 *Note2		P1: 1衹 1PC	
		DB__:輔助滑塊	D02			P2: 2衹 2PCS	
						P3: 3衹 3PCS	
						未標記：無 NoMark:NoSensor	

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

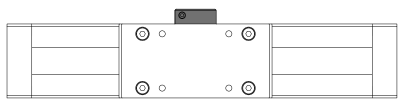
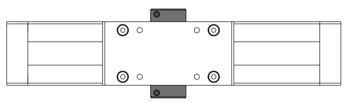


規格 Type		60
■F(y)	(N)	999
■F(z)	(N)	2684
■M(x)	(N·m)	20
■M(y)	(N·m)	61
■M(z)	(N·m)	61

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02
	

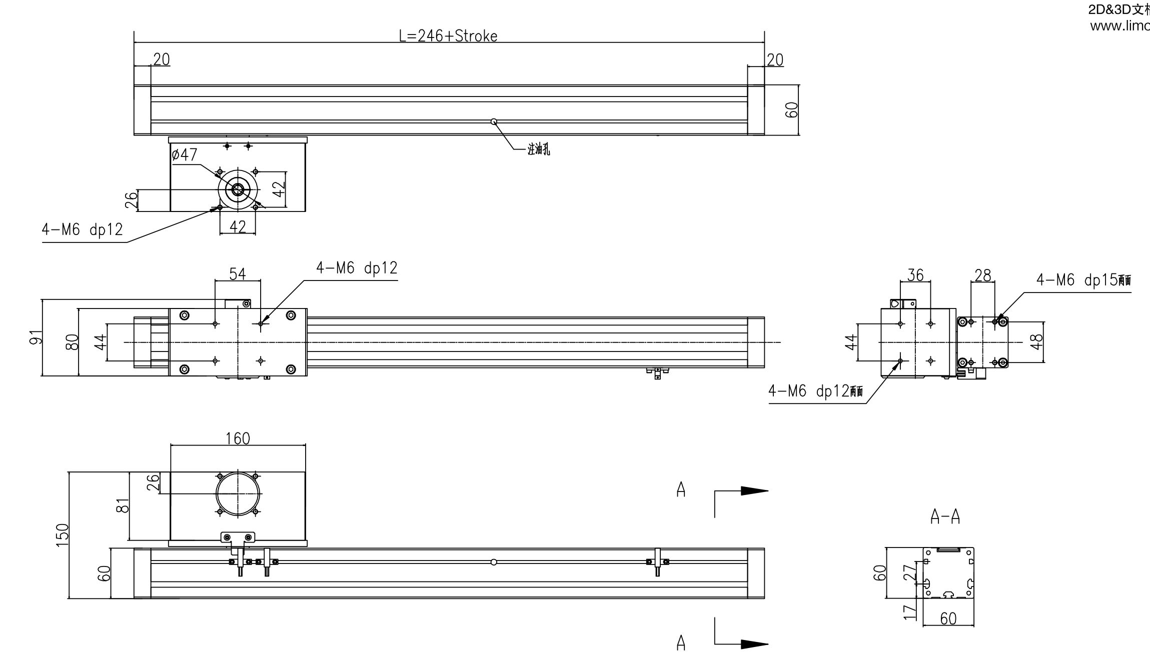
▪ 基本規格 Basic Specification

ITZ			60
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		130
	皮帶型號 Belt Type		5M–25
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		1500
	最大可搬重量 Maximum Payload *注4 *Note4	垂直使用Vertical (kg)	10
	最大空載扭矩 Max. No–load Driving Torque (N·m)		0.35
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)		13.3
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		1–1500
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		15#×1PCS
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		80×150.5
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P148 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P38.
Note2：Refer to catalogue P38 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note4：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

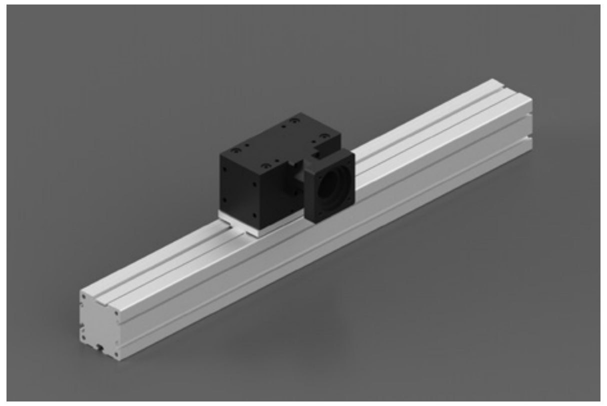
ITZ 60

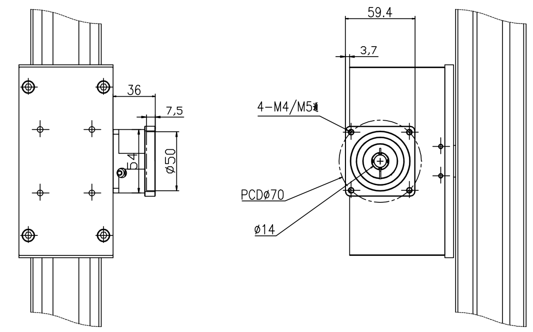
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
L	346	446	546	646	746	846	946	1046	1146	1246	1346	1446	1546	1646	1746
重量 Weight (kg)	3.3	3.8	4.3	4.8	5.3	5.8	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.3	9.8	10.3

馬達座尺寸圖 Dimentional Drawing of Motor Base



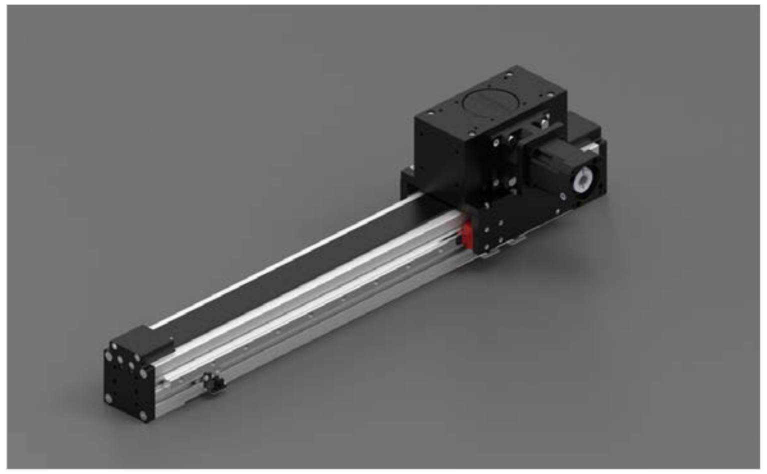


#注1：上表尺寸衹針對亞系主流馬達品牌，如客户馬達或减速機尺寸不在上表内，請在下單時説明。
Note 1：Size above aims at Asia main motor brand, if customer and reduction box's size is not included, please note in order.
#注2：此零件爲選購件，如需訂購請在下單時備注。
Note 2：This is optional accessory, please remark if needed.

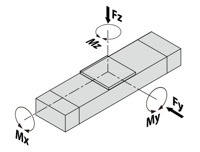
□訂購型號代碼 Code

HTZ80	-	500	-	DB__ 注	-	D01	-	GB2	-	22 *注3 *Note3	-	P3	-	A001
本體型號 Item NO.		行程 Stroke		輔助滑塊 Auxiliary Block		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達座型號 Motor type		联轴器内孔尺寸 Hole dimension of coupling		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
HTZ80		100–1500,間隔Gap100		未填寫:單滑塊 DB__:輔助滑塊		D01		GB2 *注2 *Note2 GB3				P1: 1祇 1PC P2: 2祇 2PCS P3: 3祇 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



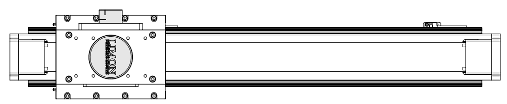
規格 Type		80
■F(y)	(N)	8370
■F(z)	(N)	8370
■M(x)	(N · m)	140
■M(y)	(N · m)	400
■M(z)	(N · m)	400

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01



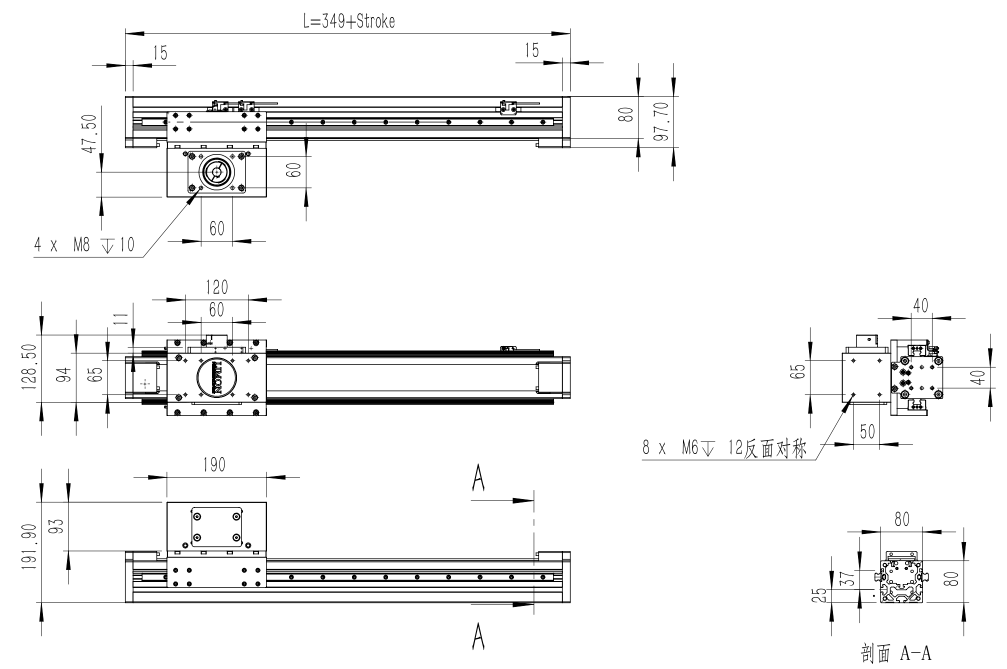
・基本規格 Basic Specification

	HTZ		80
技術參數 Technical Parameters	位置重復精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		210
	皮帶型號 Belt Type		5M–50
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2000
	最大可搬重量 *注4 *Note4 Maximum Payload	垂直使用Vertical (kg)	30
	最大空載扭矩 Max. No–load Driving Torque (N · m)		0.9
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		49.8
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		1–1500
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400/750
	高剛性直綫滑軌 Linear Guide		15# × 2PCS
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		94 × 190
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)

注1：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.
Note1：Refer to catalogue P148 for relevant parameters of auxiliary carriage option
注2：馬達座型號相關參數參見樣本P38.
Note2：Refer to catalogue P38 for relevant parameters of motor model
注3：減速機端聯軸器孔徑尺寸
Note3：Hole dimension of coupling (reducer side)
注4：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
Note4：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

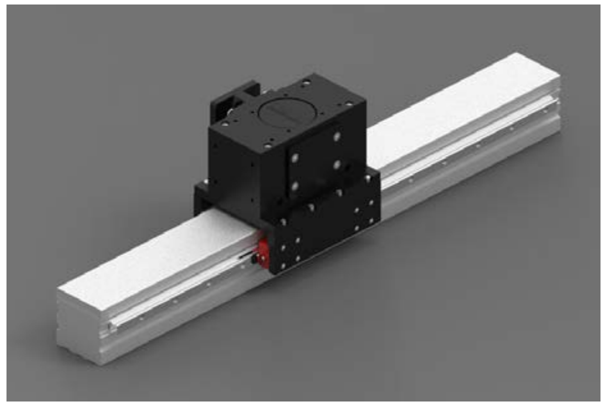
HTZ 80

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



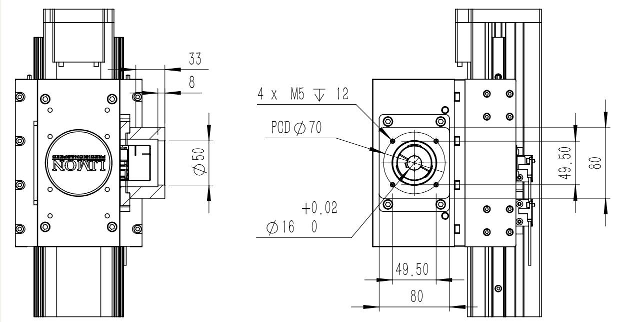
行程Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
L	449	549	649	749	849	949	1049	1149	1249	1349	1449	1549	1649	1749	1849
重量 Weight (kg)	14.6	15.4	16.2	17	17.8	18.6	19.4	20.2	21	21.8	22.6	23.4	24.2	25	25.8

馬達座尺寸圖 Dimentional Drawing of Motor Base

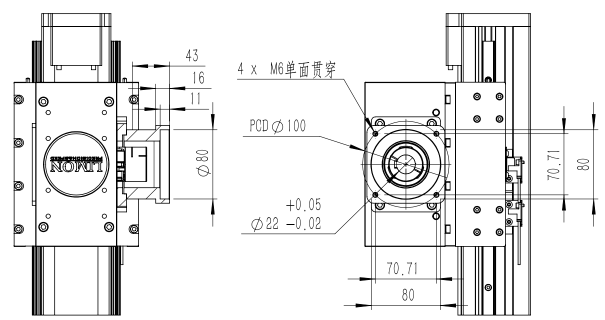


#注1：此零件爲選購件，如需訂購請在下單時備注。
Note 1：This is optional accessory, please remark if needed.

I80–馬達座–GB2



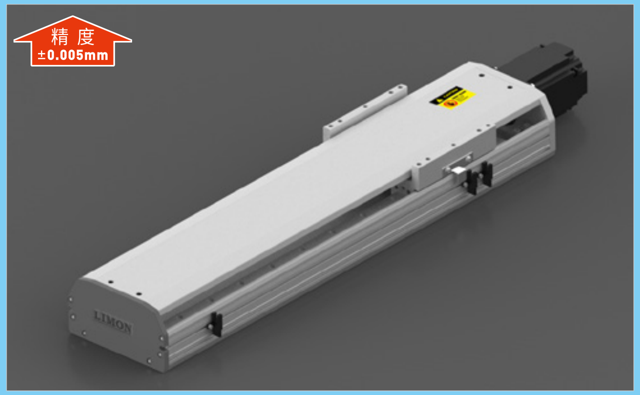
I80–馬達座–GB3



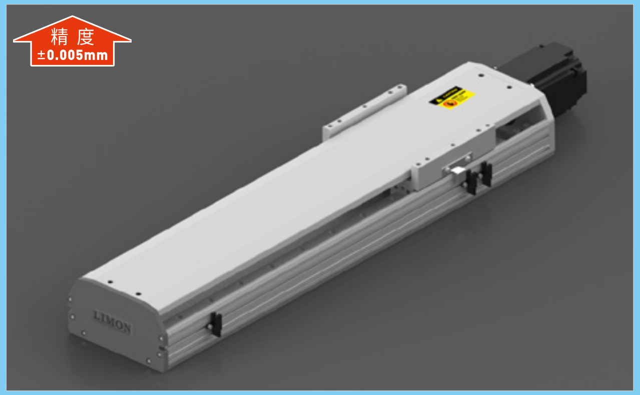
LIMON
PRECISION&SPEED

亞標半密式螺杆驅動型

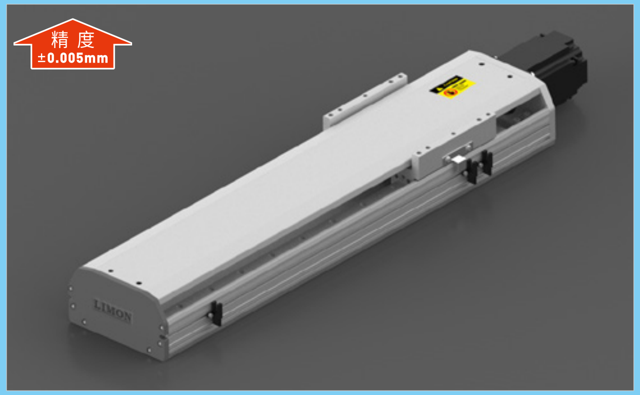
Sub-standard semi-tight screw drive type



YSO 135



YSO 135G



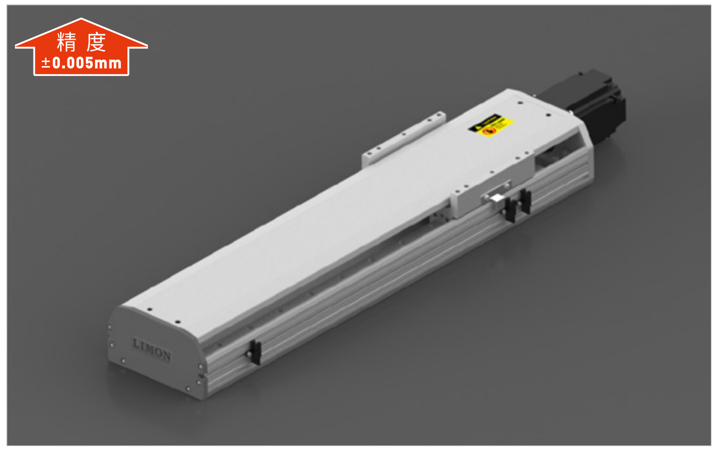
YSO 170

YSO 220

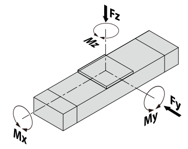
□訂購型號代碼 Code

YSO135	L10	500	DB__ 注	2P	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直線導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Position	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100~1250, 間隔Gap50	未填寫:單滑塊	2P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1個 1PC	
	10		DB__:輔助滑塊	4P	ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2個 2PCS	
	16				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3個 3PCS	
	20				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	D 台達 Delta 75 –	未標記：無 NoMark:NoSensor	
						1K –		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



最大動應力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

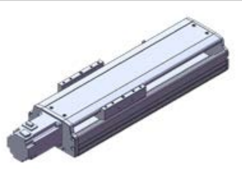


Type	2P	4P
■F(y) (N)	2684	5370
■F(z) (N)	2684	5370
■M(x) (N·m)	95	142
■M(y) (N·m)	32	104
■M(z) (N·m)	172	346

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

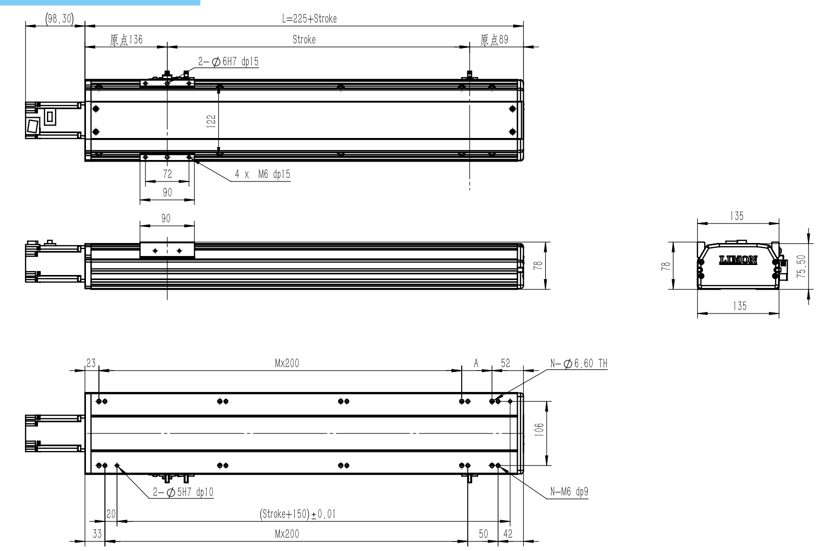
基本規格 Basic Specification

YSO135			2P(導軌滑塊數量)Block quantity				4P(導軌滑塊數量)Block quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005							
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	16	20	5	10	16	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	800	1000	250	500	800	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	60	45	40	30	100	80	60	45
		垂直使用Vertical (kg)	20	15	12	8	50	30	22	16
	定格推力 Rated Thrust (N)		683	341	213	174	683	341	213	174
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N·m)		0.12	0.12	0.2	0.22	0.12	0.15	0.2	0.22
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)		10.9	12.5	14	16.7	10.9	12.5	14	16.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1250 mm/ 50 Pitch							
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400							
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		Ø16 / Ø20							
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		15#×2 PCS							
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		135×78							
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)							

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSO135-2P-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

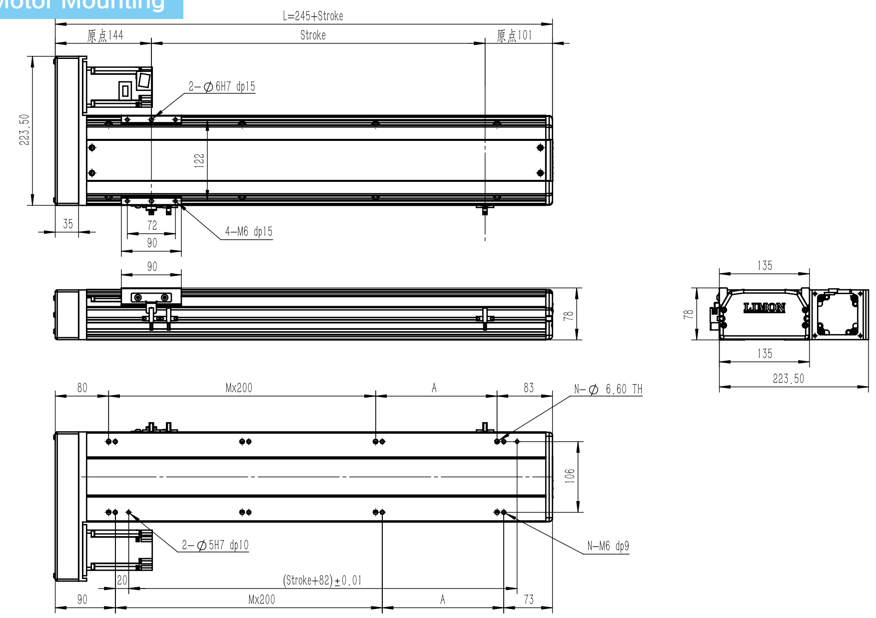


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		323	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123	1173	1223	1273	1323	1373	1423	1473
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		6.0	6.4	6.9	7.4	7.9	8.3	8.8	9.3	9.8	10.2	10.7	11.2	11.7	12.1	12.6	13.0	13.6	14.0	14.5	15.0	15.5	15.9	16.4	16.9
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-2P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

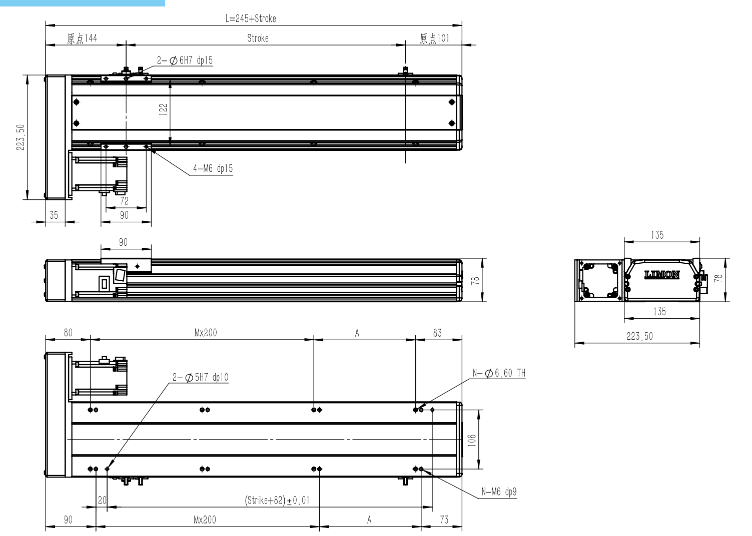


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight (kg)		7.0	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6	15.0	15.5	16.0	16.5	16.9	17.4	17.9
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-2P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

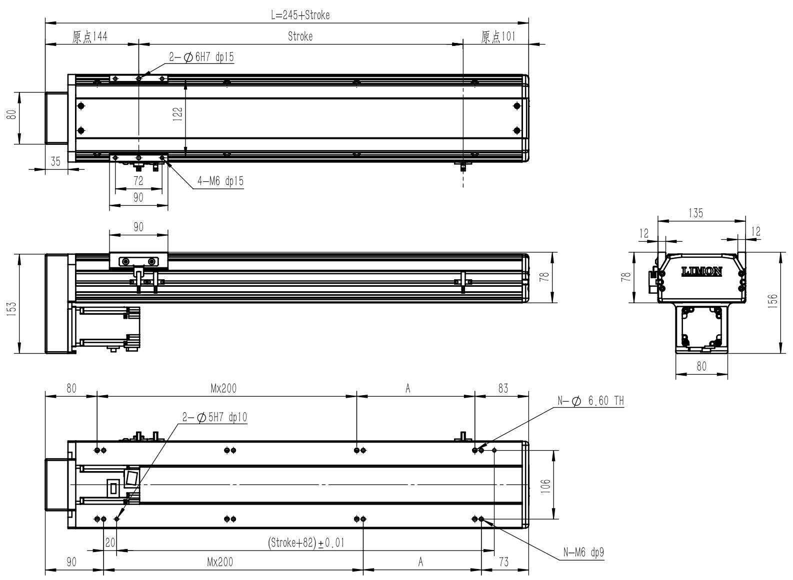


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight (kg)		7.0	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6	15.0	15.5	16.0	16.5	16.9	17.4	17.9
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-2P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

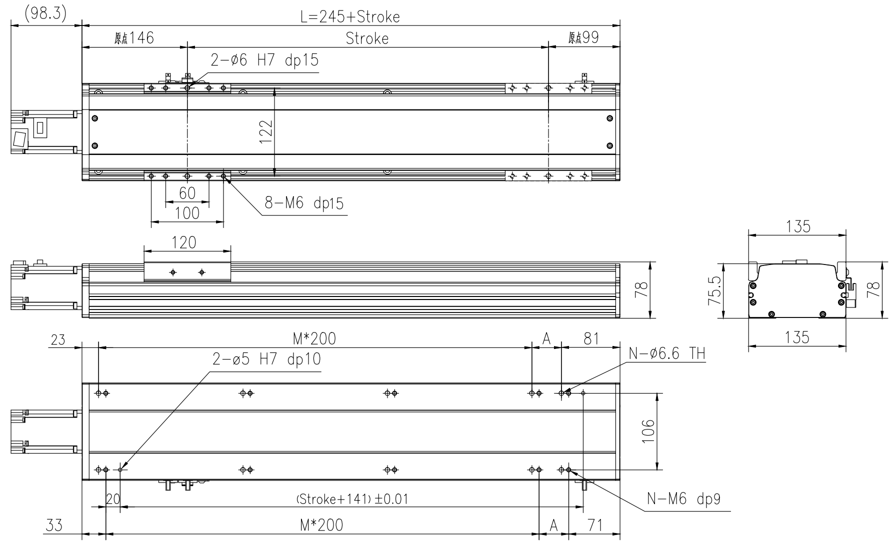


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight (kg)		7.0	7.4	7.9	8.4	8.9	9.3	9.8	10.3	10.8	11.2	11.7	12.2	12.7	13.1	13.6	14.1	14.6	15.0	15.5	16.0	16.5	16.9	17.4	17.9
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-4P-MS
馬達直接安裝 StRight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

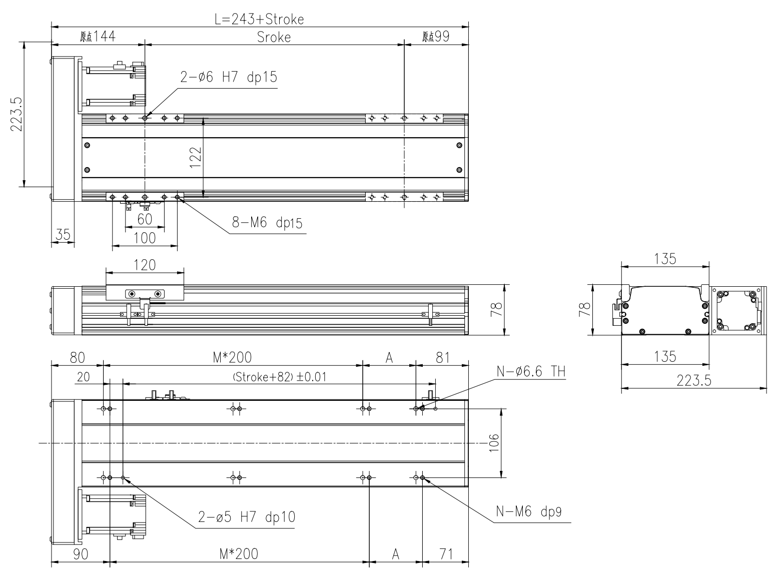


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		345	395	445	495	545	595	645	695	745	795	845	895	945	995	1045	1095	1145	1195	1245	1295	1345	1395	1445	1495
A		41	91	141	191	41	91	141	191	41	91	141	191	41	91	141	191	41	91	141	191	41	91	141	191
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		6.2	6.6	7.1	7.6	8.1	8.5	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2	14.7	15.2	15.7	16.1	16.6	17.1
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



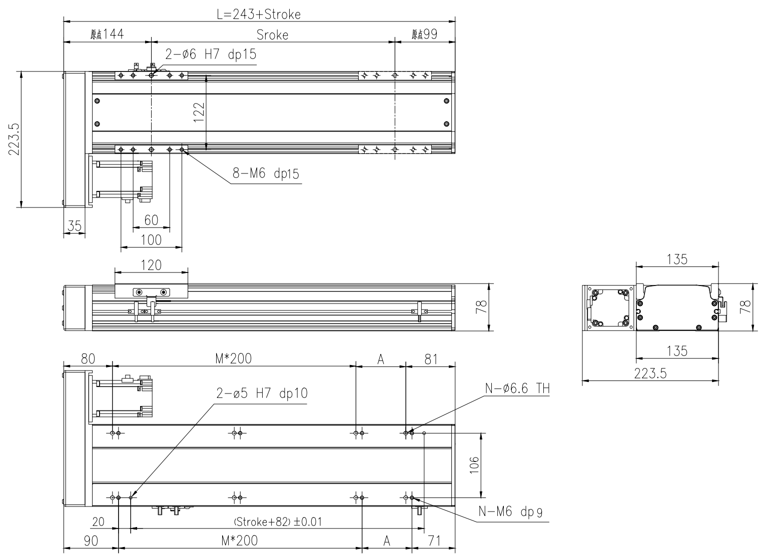
行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight (kg)		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO Series

YSO 135 亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type

YSO135-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

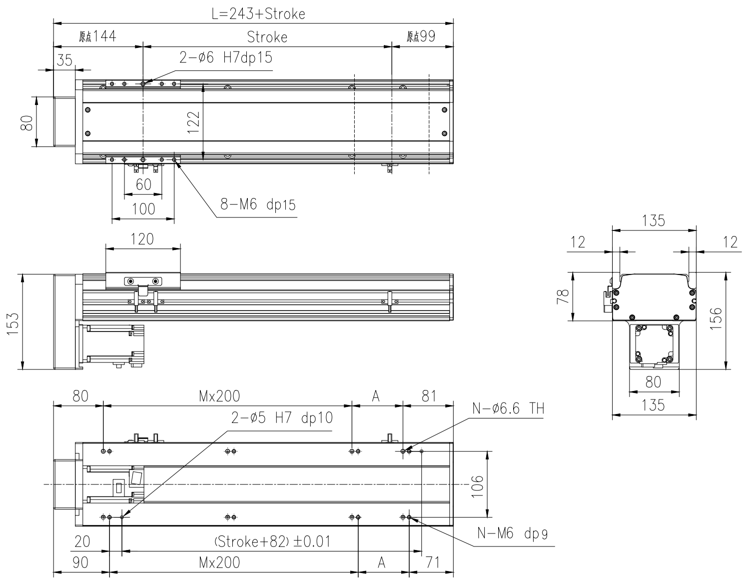


2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight（kg）		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

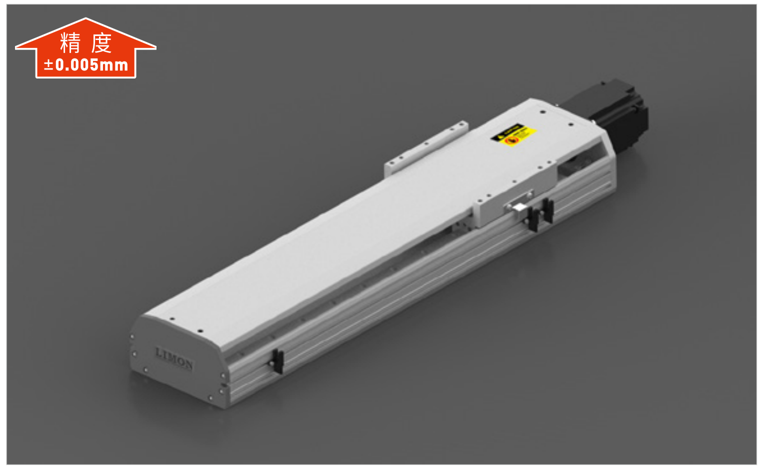
行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		343	393	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193	1243	1293	1343	1393	1443	1493
A		182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132	182	32	82	132
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight（kg）		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed（mm/sec）	导程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	导程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	导程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	导程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

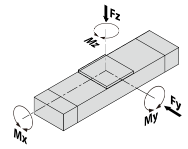
□訂購型號代碼 Code

YSO135G	L10	500	DB__ 注	4P	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100–1250, 間隔Gap50	未填寫:單滑塊	4P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1祇 1PC	
	10		DB__:輔助滑塊		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2祇 2PCS	
	16				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3祇 3PCS	
	20				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	D 台達 Delta 75 –	未標記：無 NoMark:NoSensor	
						1K –		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

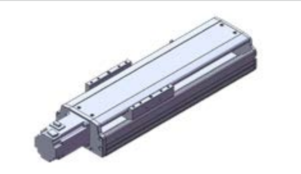
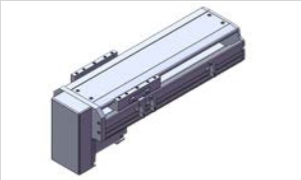


Type	4P
■F(y) (N)	5370
■F(z) (N)	5370
■M(x) (N · m)	142
■M(y) (N · m)	104
■M(z) (N · m)	346

· **除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：**
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

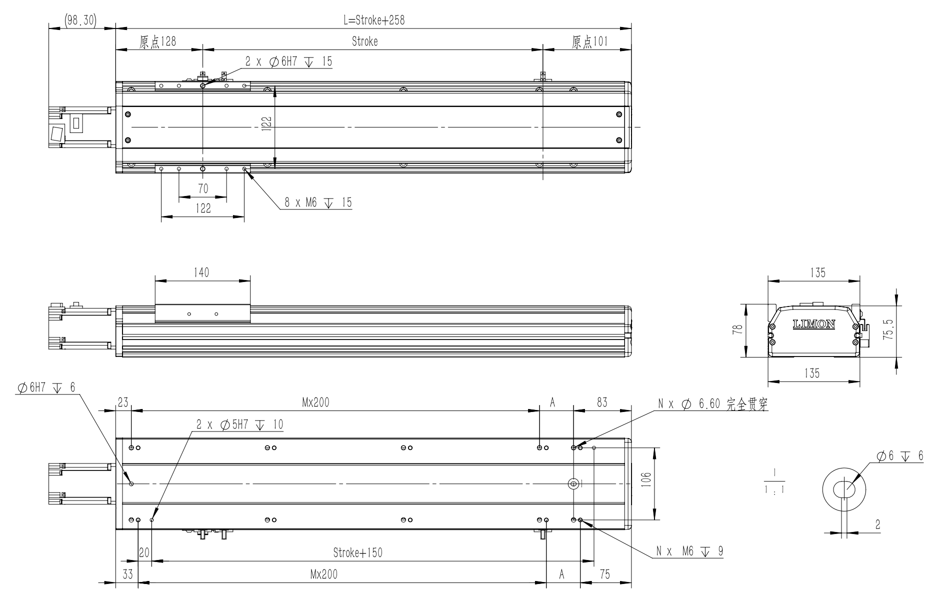
▪ 基本規格 Basic Specification

YSO135G			4P(導軌滑塊數量)Block quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	16	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	800	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	100	80	60	45
		垂直使用Vertical (kg)	50	30	22	16
	定格推力 Rated Thrust (N)		683	341	213	174
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.12	0.15	0.2	0.22
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		10.9	12.5	14	16.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		Ø16 / Ø20			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		15#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		135×78			
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSO135G-4P-MS
馬達直接安裝 StRight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

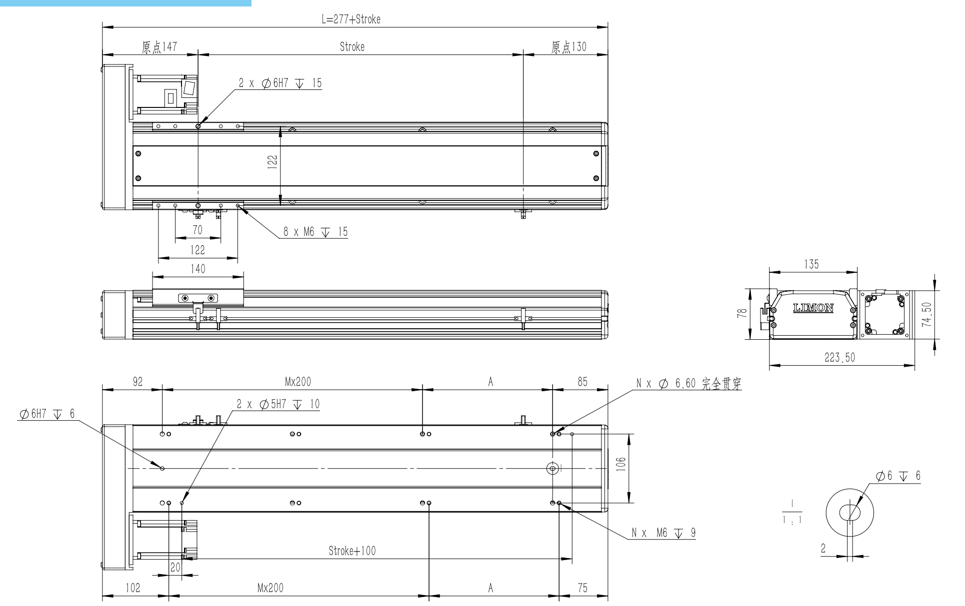


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		358	408	458	508	558	608	658	708	758	808	858	908	958	1008	1058	1108	1158	1208	1258	1308	1358	1408	1458	1508
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		6.2	6.6	7.1	7.6	8.1	8.6	9.0	9.5	10.0	10.4	10.9	11.4	11.9	12.3	12.8	13.3	13.8	14.2	14.7	15.2	15.7	16.1	16.6	17.1
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135G-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight (kg)		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

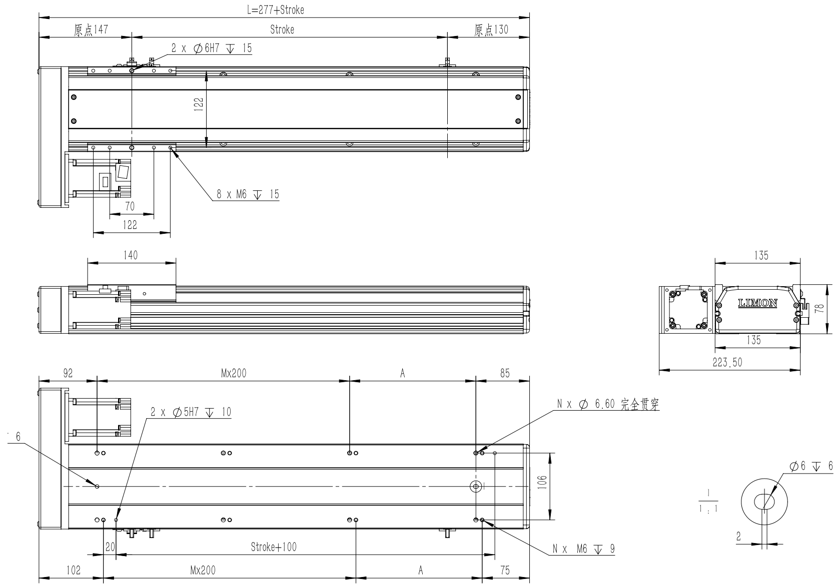
#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO 135G 亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type

YSO Series

YSO135G-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

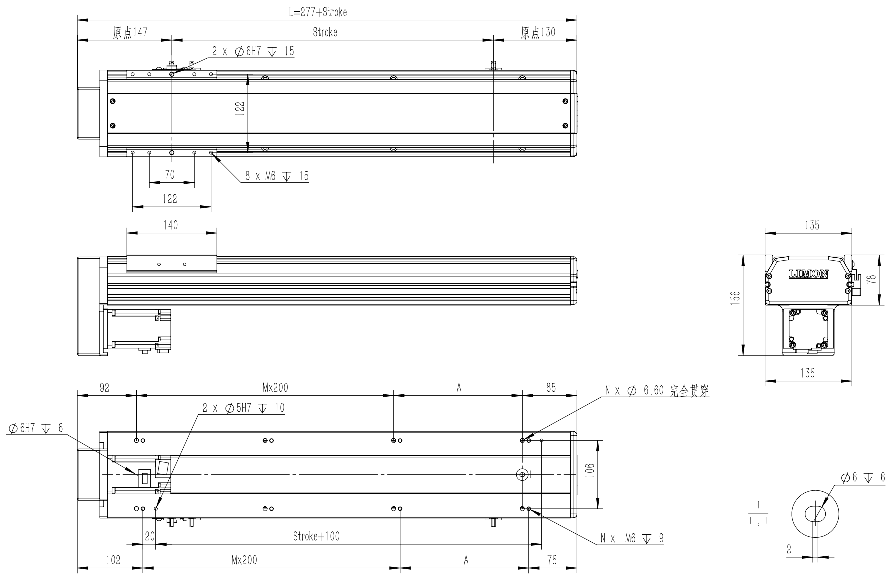


行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight（kg）		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO135G-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



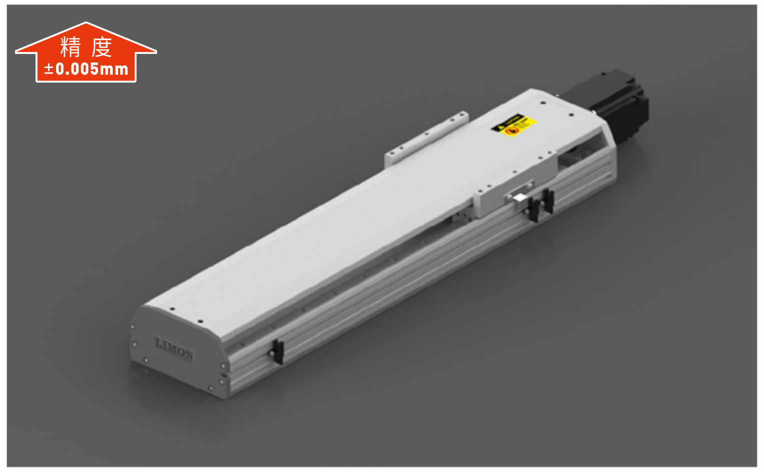
行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		377	427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527
A		200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M		0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6
N		4	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16
重量 Weight（kg）		7.2	7.6	8.1	8.6	9.1	9.5	10.0	10.5	11.0	11.4	11.9	12.4	12.9	13.3	13.8	14.3	14.8	15.2	15.7	16.2	16.7	17.1	17.6	18.1
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

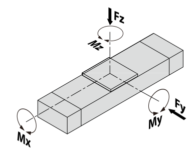
□訂購型號代碼 Code

YSO170	L10	500	DB__ 注	4P	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100−1250, 間隔Gap50	未填寫:單滑塊	4P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 −	P1: 1祇 1PC	
	10		DB__:輔助滑塊		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2祇 2PCS	
	20				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3祇 3PCS	
	40				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	D 台達 Delta 75 750W	未標記：無 NoMark:NoSensor	
						1K −		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



・最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

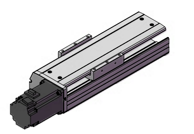
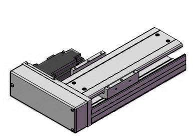
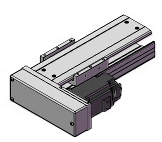
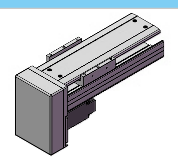


Type	4P
■F(y) (N)	7463
■F(z) (N)	7463
■M(x) (N·m)	339
■M(y) (N·m)	178
■M(z) (N·m)	742

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

・馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

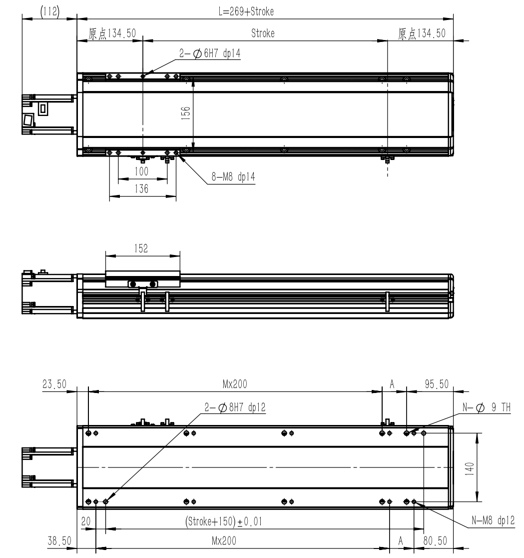
・基本規格 Basic Specification

YSO170		4P(導軌滑塊數量) Block Quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)	±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)	5	10	20	40
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1	250	500	1000	2000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2 水平使用Horizontal (kg)	120	100	85	60
	最大可搬重量 Maximum Payload 垂直使用Vertical (kg)	60	50	35	20
	定格推力 Rated Thrust (N)	2563	1281	640	320
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N·m)	0.1	0.12	0.16	0.2
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N·m)	10.9	12.5	14	16
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)	100−1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)	400 / 750			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)	Ø20 / Ø25			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)	20#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)	170×97			
	原點感應器 Home Sensor	EE-SX672(NPN)			

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSO170-4P-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

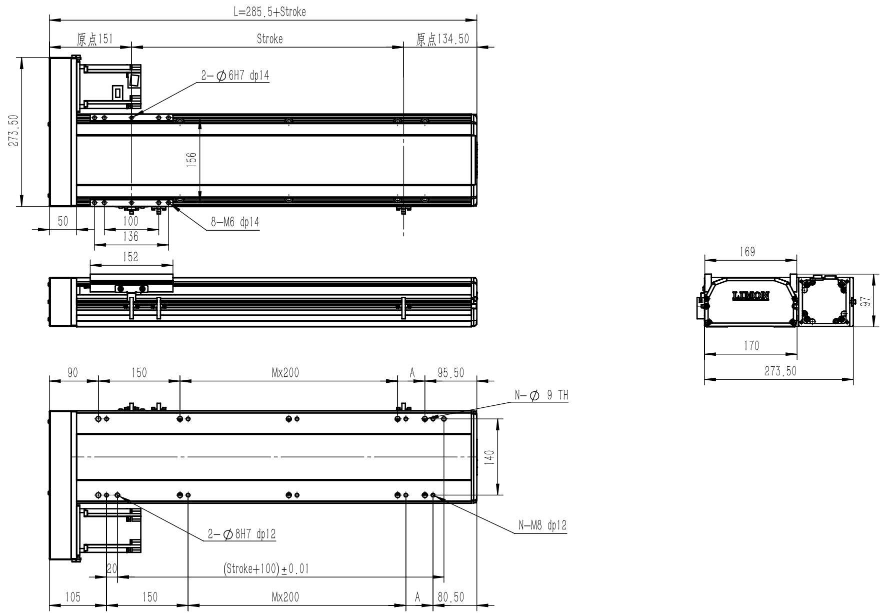


行程 Stroke (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	369	419	469	519	569	619	669	719	769	817	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)	11.8	12.6	13.4	14.2	15	15.7	16.5	17.3	18.2	19	19.8	20.6	21.4	22.2	23	23.8	24.6	25.4	26.2	27	27.8	28.6	29.4	30.2
最高速度 Max speed (mm/sec) 導程 Pitch 40	2000																1600		1500		1000		900	
導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO170-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



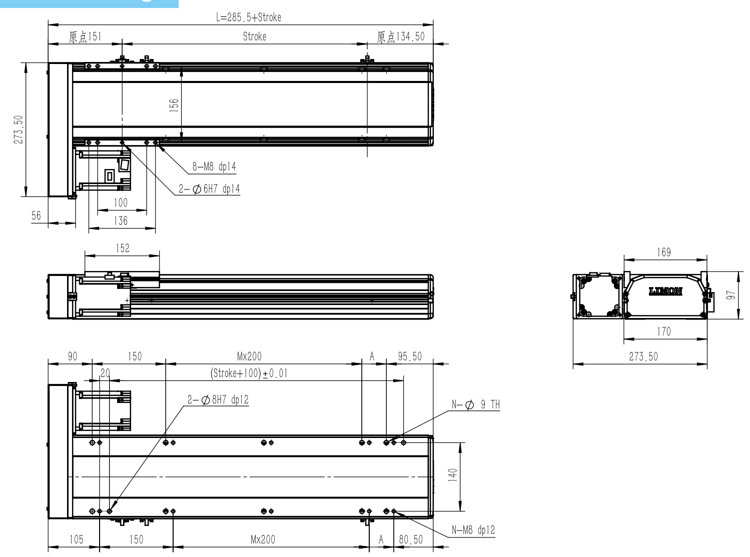
行程 Stroke (mm)	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	385.5	435.5	485.5	535.5	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M	0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)	11.8	12.6	13.4	14.2	14.9	15.7	16.5	17.3	18.0	18.8	19.6	20.4	21.1	21.9	22.7	23.5	24.2	25.0	25.8	26.6	27.4	28.2	29.0	29.8
最高速度 Max speed (mm/sec) 導程 Pitch 40	2000																1600		1500		1000		900	
導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO 170 亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type

YSO170-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

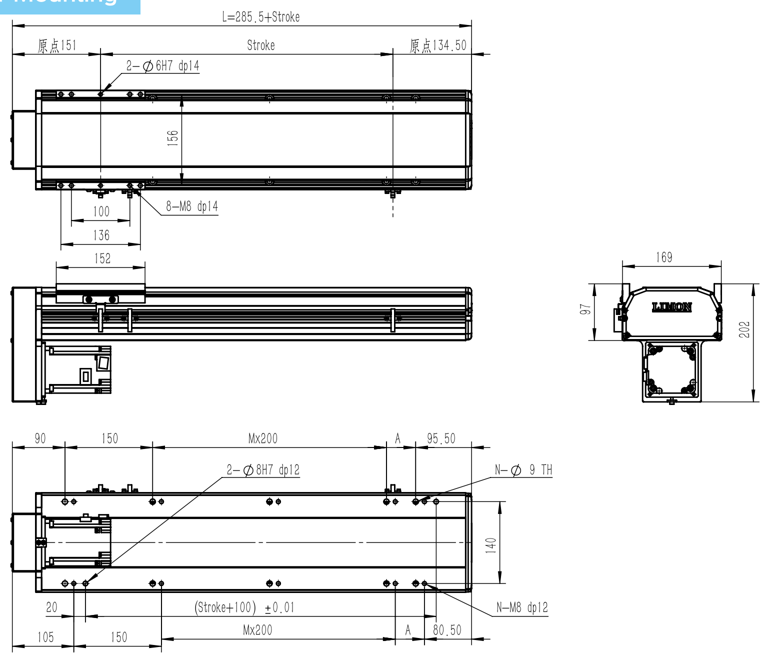


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		385.5	435.5	485.5	535.8	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		11.8	12.6	13.4	14.2	14.9	15.7	16.5	17.3	18.0	18.8	19.6	20.4	21.1	21.9	22.7	23.5	24.2	25.0	25.8	26.6	27.4	28.2	29.0	29.8
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 40	2000																1600		1500		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO170-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		385.5	435.5	485.5	535.8	585.5	635.5	685.5	735.5	785.5	835.5	885.5	935.5	985.5	1035.5	1085.5	1135.5	1185.5	1235.5	1285.5	1335.5	1385.5	1435.5	1485.5	1535.5
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		0	0	0	0	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		11.8	12.6	13.4	14.2	14.9	15.7	16.5	17.3	18.0	18.8	19.6	20.4	21.1	21.9	22.7	23.5	24.2	25.0	25.8	26.6	27.4	28.2	29.0	29.8
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 40	2000																1600		1500		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

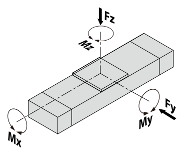
YSO 220 亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type

□訂購型號代碼 Code

YSO220	L10	500	DB__ 注	4P	MS	M75	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead 05 10 25 32	行程 Stroke 100–1500, 間隔Gap50	輔助滑塊 Auxiliary Block 未填寫:單滑塊 DB__:輔助滑塊	直線導軌滑塊數量 Block Quantity 4P	馬達方向 Motor Mounting Positon MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output M 三菱 Mitsubishi 10 – P 松下 Panasonic 20 – Y 安川 Yaskawa 40 – D 台達 Delta 75 750W 1K –	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor P1: 1祇 1PC P2: 2祇 2PCS P3: 3祇 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor	特注式樣 Special Order No.

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.

▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

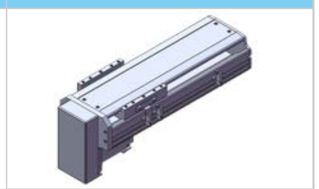


Type		4P
■F(y)	(N)	11923.1
■F(z)	(N)	11923.1
■M(x)	(N · m)	1203.8
■M(y)	(N · m)	528.5
■M(z)	(N · m)	760.8

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

▪ 基本規格 Basic Specification

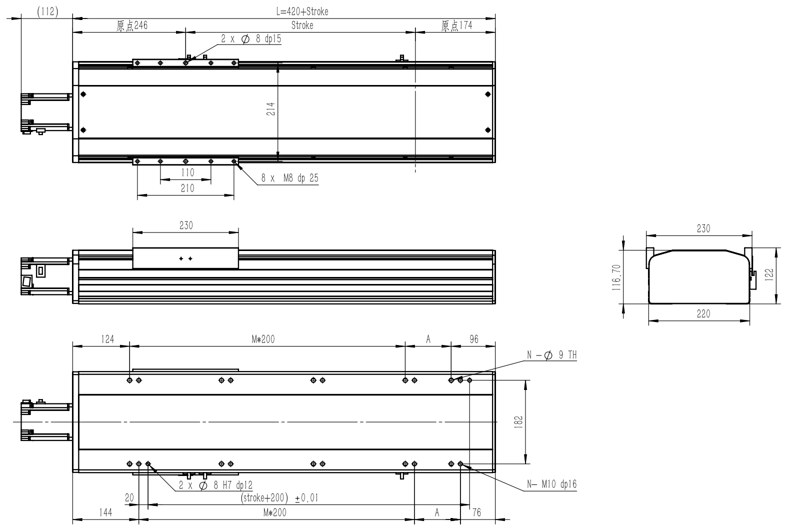
YSO220			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	25	32
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	1250	1600
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	160	160	140	80
		垂直使用Vertical (kg)	80	70	45	30
	定格推力 Rated Thrust (N)		2563	1281	640	320
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.1	0.12	0.16	0.2
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		10.9	12.5	14	16
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1500 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		750			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		Ø25 / Ø32			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		25#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		230×97			
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type YSO 220

YSO220-MS 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



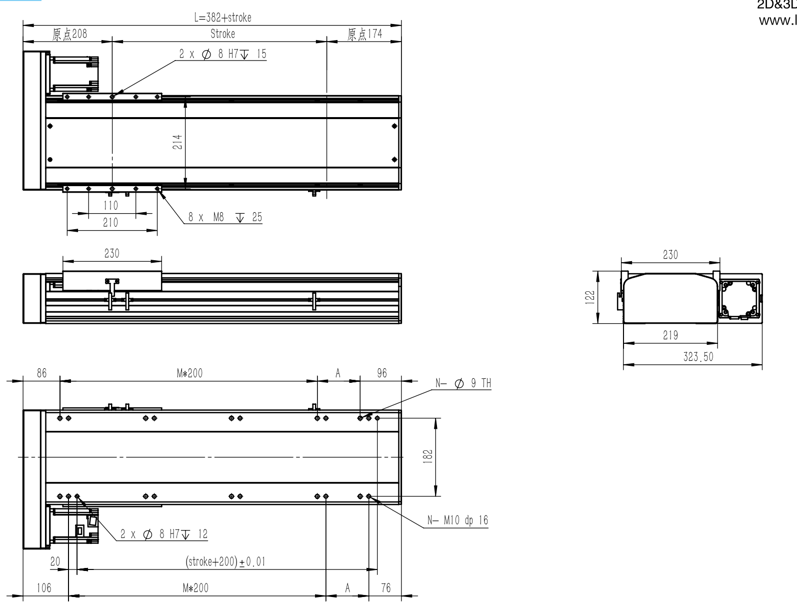
行程 Stroke（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
L	470	520	570	620	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12
重量 Weight（kg）	25.4	26.9	28.3	29.8	31.2	32.7	34.2	36.6	37.1	38.5	40	41.5	42.9	44.4	45.8
最高速度 Max speed（mm/sec） 導程 Pitch 32	1600														
導程 Pitch 25	1250														
導程 Pitch 10	500														
導程 Pitch 05	250														

行程 Stroke（mm）	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
重量 Weight（kg）	47.3	48.8	50.2	51.7	53.1	54.6	56.1	57.5	59	60.4	61.9	63.4	64.8	66.3	67.7
最高速度 Max speed（mm/sec） 導程 Pitch 32					1440		1280		1180		960		800		640
導程 Pitch 25				1125		1000		875		750		625		500	
導程 Pitch 10				450		400		350		300		250		200	
導程 Pitch 05				225		200		175		150		125		100	

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO220-ML 馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750
L	432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132
A	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150
M	1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12
重量 Weight（kg）	24.2	25.7	27.1	28.6	30.0	31.5	33.0	34.4	35.9	37.3	38.8	40.3	41.7	43.2	44.6
最高速度 Max speed（mm/sec） 導程 Pitch 32	1600														
導程 Pitch 25	1250														
導程 Pitch 10	500														
導程 Pitch 05	250														

行程 Stroke（mm）	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L	1182	1232	1282	1332	1382	1432	1482	1532	1582	1632	1682	1732	1782	1832	1882
A	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7	7	7	7	8	8
N	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
重量 Weight（kg）	46.1	47.6	49.0	50.5	51.9	53.4	54.9	56.3	57.8	59.2	60.7	62.2	63.6	65.1	66.5
最高速度 Max speed（mm/sec） 導程 Pitch 32			1440		1280		1180		960		800		640		480
導程 Pitch 25				1125		1000		875		750		625		500	
導程 Pitch 10				450		400		350		300		250		200	
導程 Pitch 05				225		200		175		150		125		100	

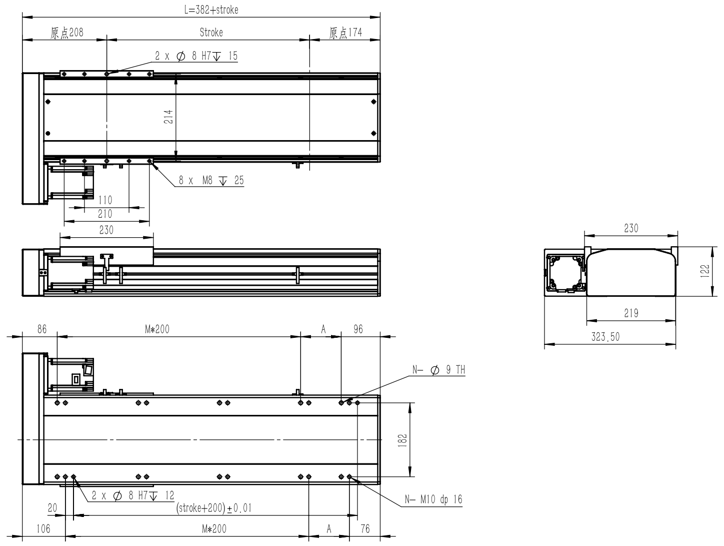
#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO Series

YSO 220 亞標半密式螺杆驅動型 Sub-standard semi-tight screw drive type

YSO220-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

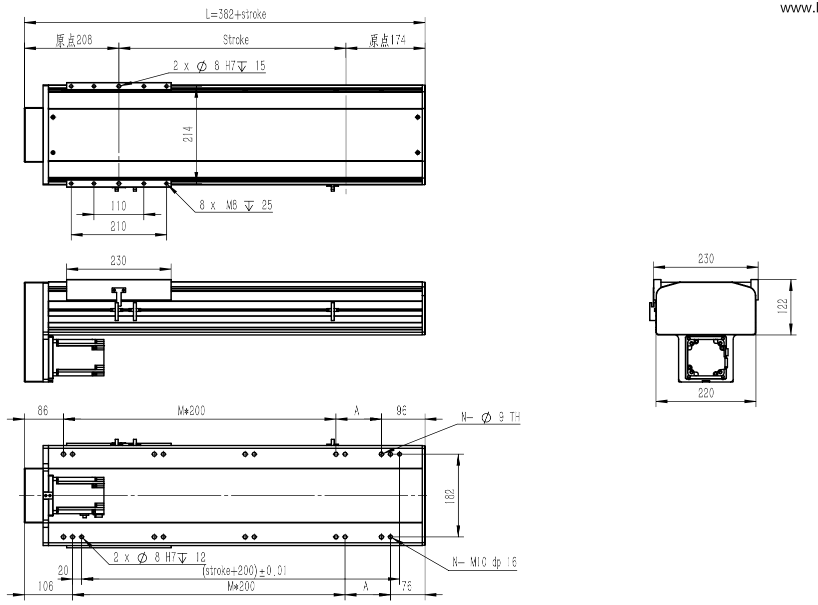


行程 Stroke (mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L		432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	1332	1382	1432	1482	1532	1582	1632	1682	1732	1782	1832	1882
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		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	7	7	8	8
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
重量 Weight (kg)		24.2	25.7	27.1	28.6	30.0	31.5	33.0	34.4	35.9	37.3	38.8	40.3	41.7	43.2	44.6	46.1	47.6	49.0	50.5	51.9	53.4	54.9	56.3	57.8	59.2	60.7	62.2	63.6	65.1	66.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 32	1600																	1440		1280		1180		960		800		640		480
	導程 Pitch 25	1250																		1125		1000		875		750		625		500	
	導程 Pitch 10	500																		450		400		350		300		250		200	
	導程 Pitch 05	250																		225		200		175		150		125		100	

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSO220-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

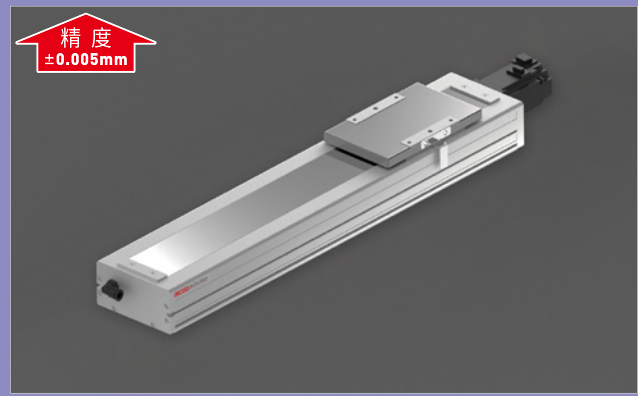


行程 Stroke (mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500
L		432	482	532	582	632	682	732	782	832	882	932	982	1032	1082	1132	1182	1232	1282	1332	1382	1432	1482	1532	1582	1632	1682	1732	1782	1832	1882
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100
M		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	7	7	8	8
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20
重量 Weight (kg)		24.2	25.7	27.1	28.6	30.0	31.5	33.0	34.4	35.9	37.3	38.8	40.3	41.7	43.2	44.6	46.1	47.6	49.0	50.5	51.9	53.4	54.9	56.3	57.8	59.2	60.7	62.2	63.6	65.1	66.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 32	1600																	1440		1280		1180		960		800		640		480
	導程 Pitch 25	1250																		1125		1000		875		750		625		500	
	導程 Pitch 10	500																		450		400		350		300		250		200	
	導程 Pitch 05	250																		225		200		175		150		125		100	

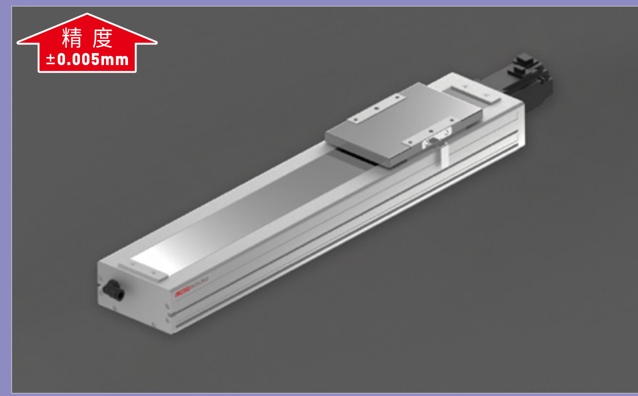
#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

PRECISION&SPEED

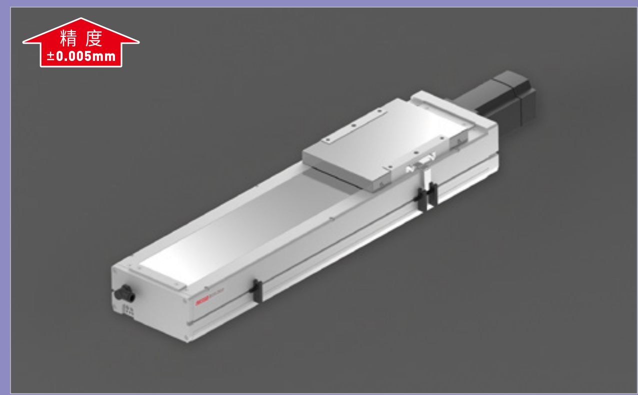
亞標全密式螺杆驅動型
Sub-standard full-tight screw drive type



YSC 135



YSC 135G

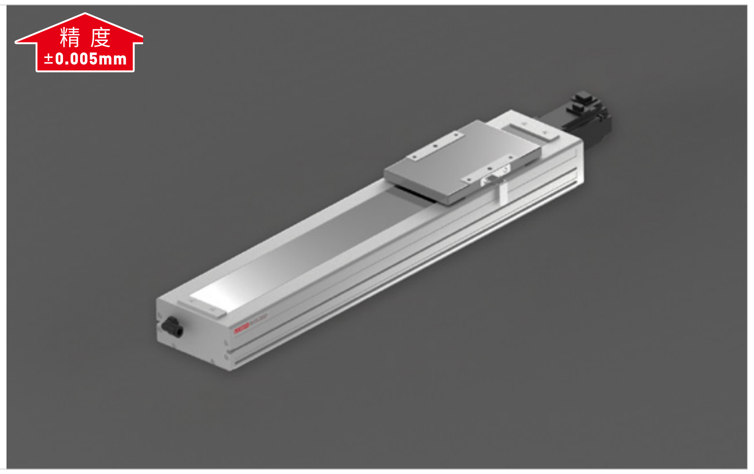


YSC 170

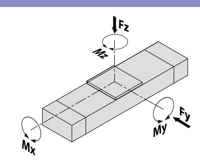
□訂購型號代碼 Code

YSC135	L10	500	DB__ 注	4P	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100–1250, 間隔Gap50	未填寫:單滑塊	4P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1只 1PC	
	10		DB__:輔助滑塊		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2只 2PCS	
	16				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3只 3PCS	
	20				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	D 台達 Delta 75 –	未標記：無 No Mark:NoSensor	
						1K –		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques

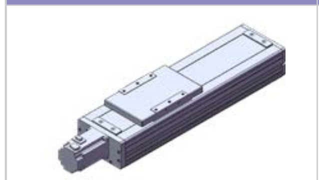
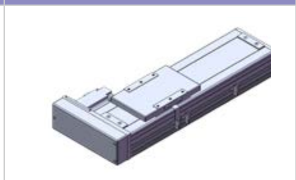
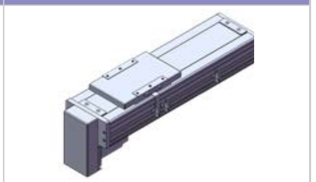


Type		2P	4P
■F(y)	(N)	2684	5370
■F(z)	(N)	2684	5370
■M(x)	(N · m)	95	142
■M(y)	(N · m)	32	104
■M(z)	(N · m)	172	346

· **除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：**
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

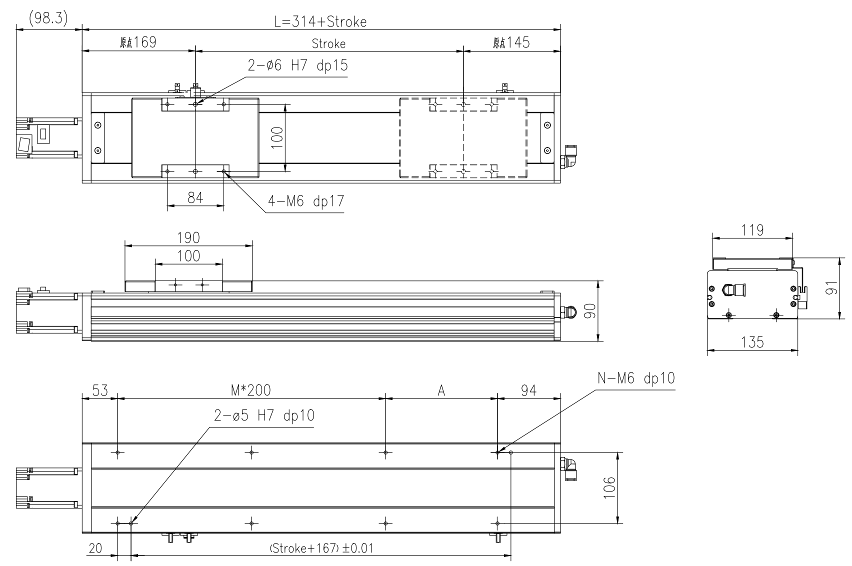
▪ 基本規格 Basic Specification

YSC135			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	16	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	800	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	100	80	60	45
		垂直使用Vertical (kg)	50	30	22	16
	定格推力 Rated Thrust (N)		683	341	213	174
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.12	0.15	0.2	0.22
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		10.9	12.5	14	16.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		Ø16 / Ø20			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		15#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		135×91			
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes releventl according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSC135-4P-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

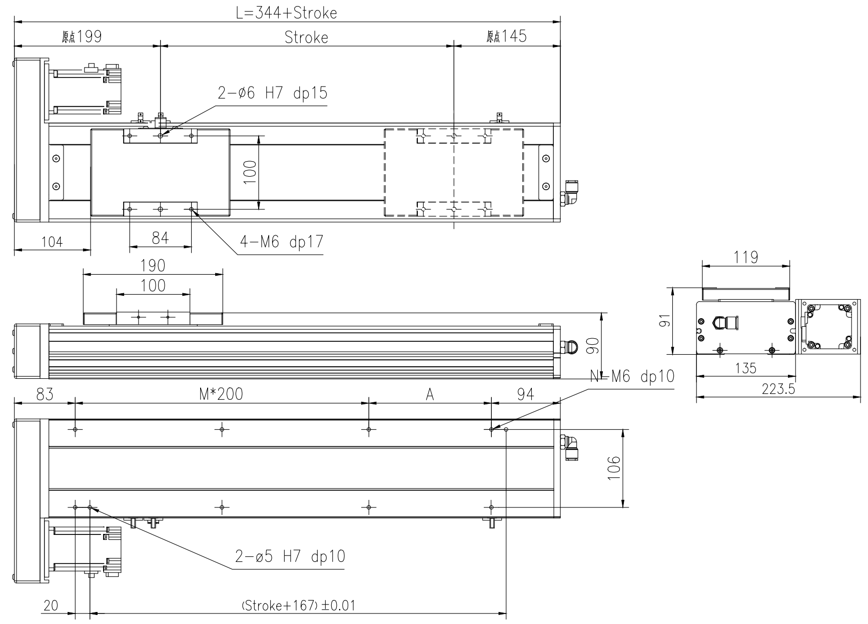


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
N		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
重量 Weight (kg)		7.6	8.1	8.6	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.8	13.3	13.8	14.3	14.7	15.2	15.7	16.2	16.6	17.1	17.6	18.1	18.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800	650		500		450	
	導程 Pitch 16	800																	640	520		400		360	
	導程 Pitch 10	500																	400	325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																	200	162.5		125		112.5	

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC135-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544	1594
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
N		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
重量 Weight (kg)		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800	650		500		450	
	導程 Pitch 16	800																	640	520		400		360	
	導程 Pitch 10	500																	400	325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																	200	162.5		125		112.5	

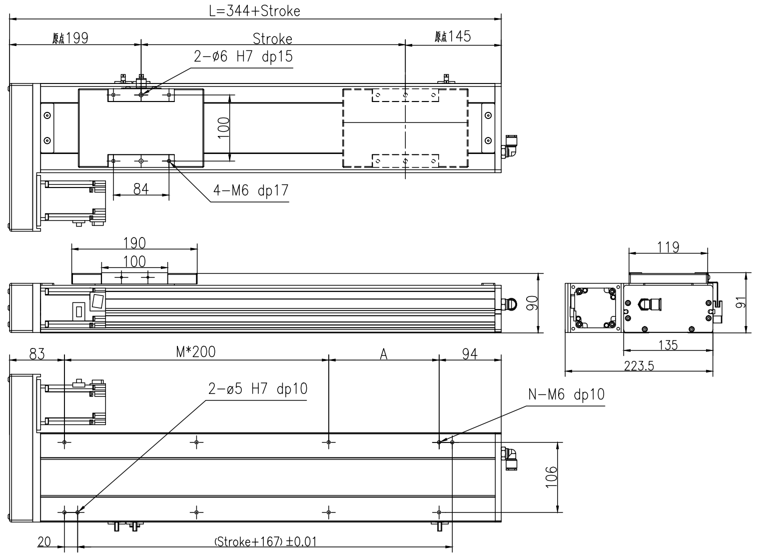
#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC 135 亞標全密式螺杆驅動型 Sub-standard full-tight screw drive type

YSC Series

YSC135-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

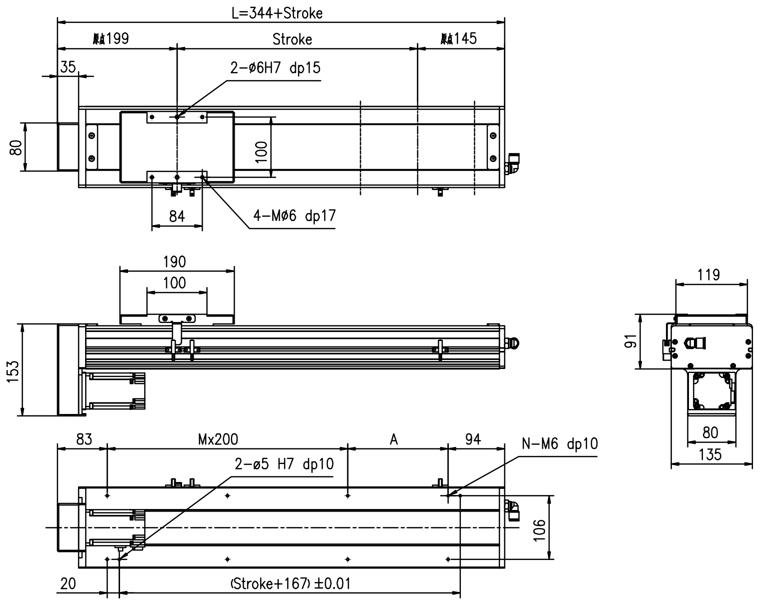


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544	1594
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
N		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
重量 Weight (kg)		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC135-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



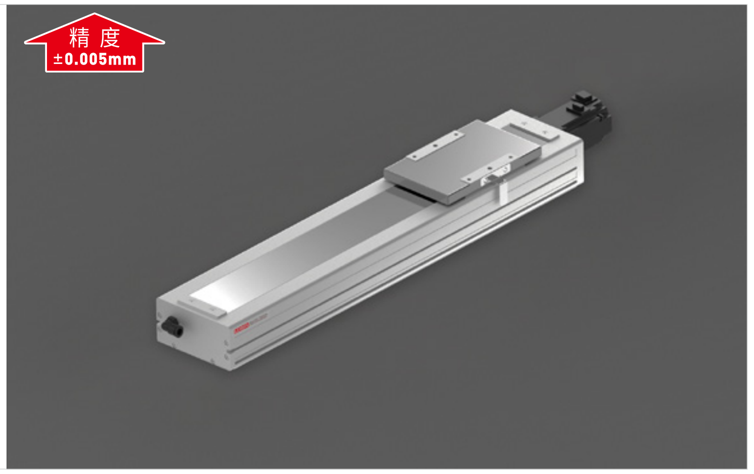
行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544	1594
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
N		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
重量 Weight (kg)		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會産嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

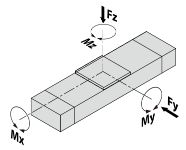
□訂購型號代碼 Code

YSC135G	L10	500	4P	MS	DB__ 注	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	輔助滑塊 Auxiliary Block	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100–1250, 間隔Gap50	4P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	未填寫:單滑塊	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1祇 1PC	
	10			ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	DB__:輔助滑塊	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2祇 2PCS	
	16			MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting		Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3祇 3PCS	
	20			MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting		D 台達 Delta 75 –	未標記：無 No Mark:NoSensor	
						1K –		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

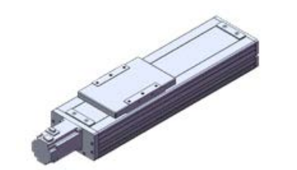
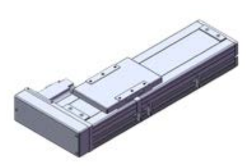
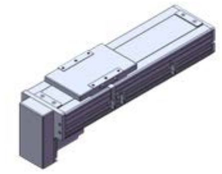


Type	2P	4P
■F(y) (N)	2684	5370
■F(z) (N)	2684	5370
■M(x) (N · m)	95	142
■M(y) (N · m)	32	104
■M(z) (N · m)	172	346

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

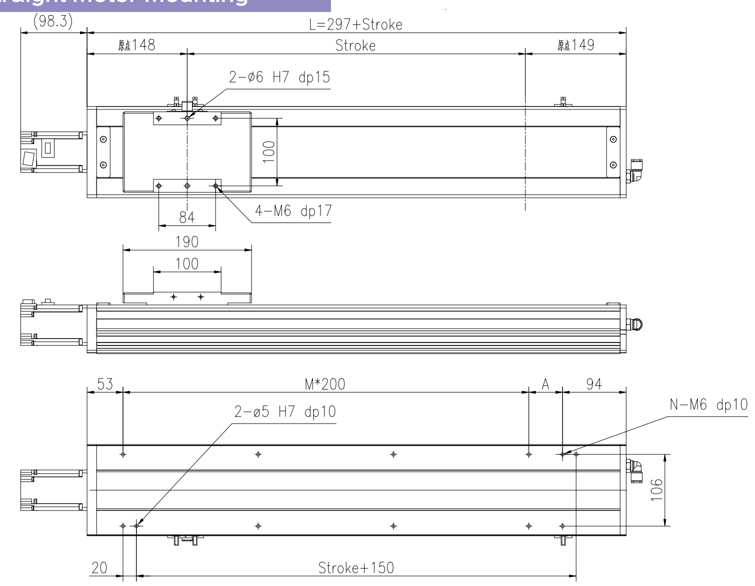
▪ 基本規格 Basic Specification

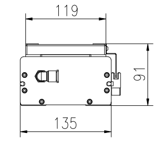
YSC135G			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	16	20
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	800	1000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	100	80	60	45
		垂直使用Vertical (kg)	50	30	22	16
	定格推力 Rated Thrust (N)		683	341	213	174
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.12	0.15	0.2	0.22
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		10.9	12.5	14	16.7
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		200/400			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		ø16 / ø20			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		15#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		135×91			
	原點感應器 Home Sensor		EE-SX672(NPN)			

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSC135G-4P-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



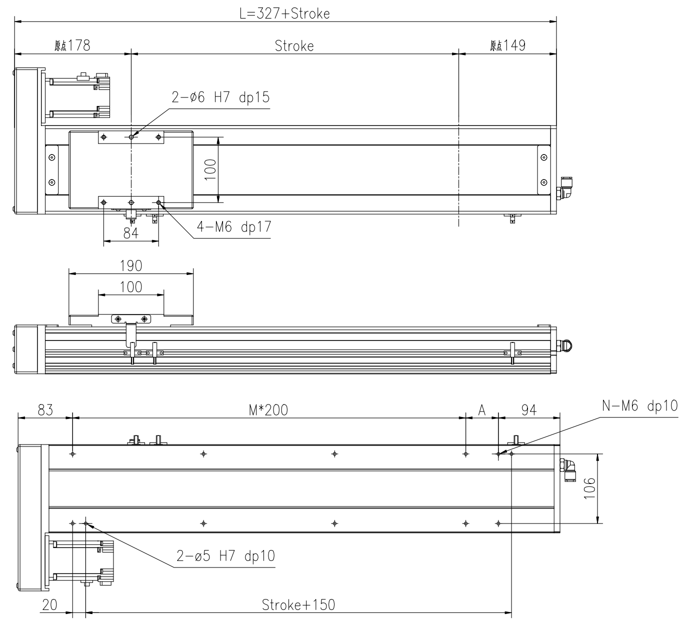


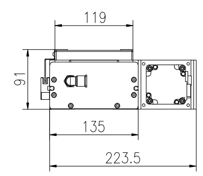
行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		414	464	514	564	614	664	714	764	814	864	914	964	1014	1064	1114	1164	1214	1264	1314	1364	1414	1464	1514	1564
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6	7
N		6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18
重量 Weight (kg)		7.6	8.1	8.6	9.0	9.5	10.0	10.5	10.9	11.4	11.9	12.4	12.8	13.3	13.8	14.3	14.7	15.2	15.7	16.2	16.6	17.1	17.6	18.1	18.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC135G-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn





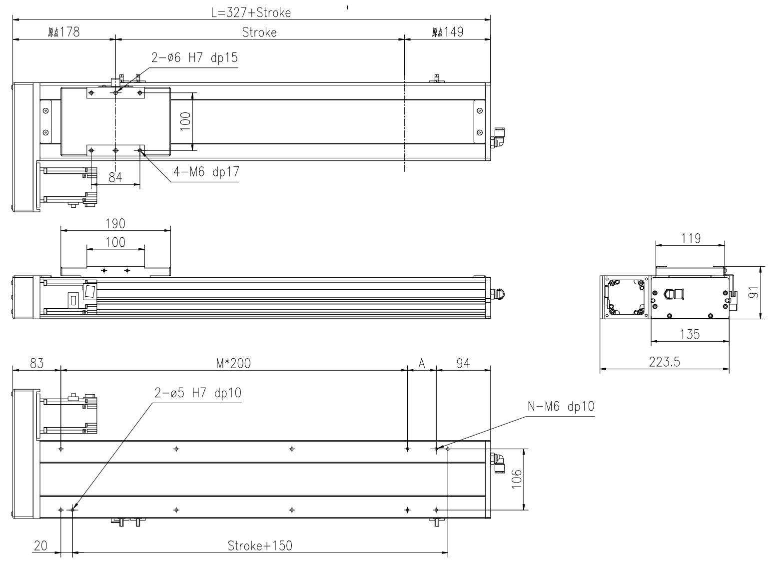
行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC 135G 亞標全密式螺杆驅動型
Sub-standard full-tight screw drive type

YSC135G-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

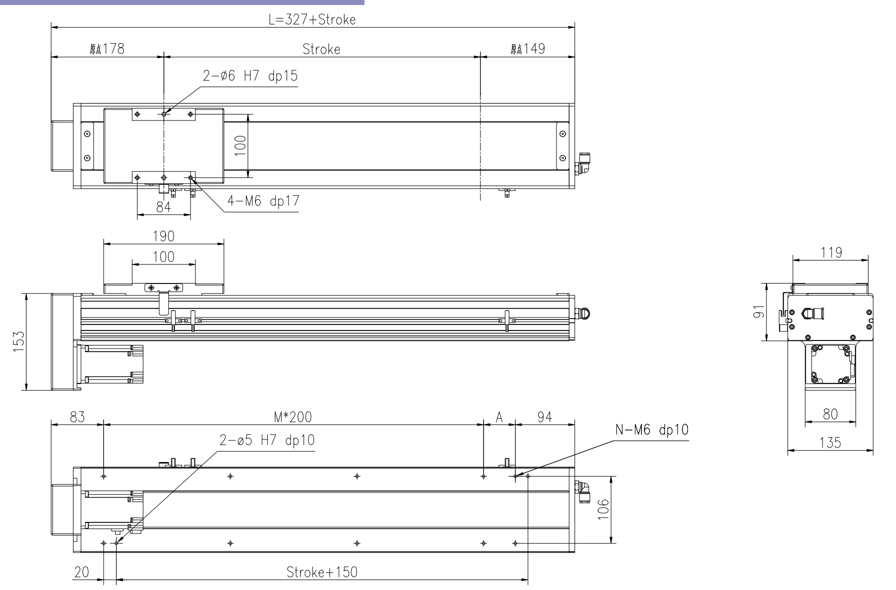


行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight（kg）		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC135G-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



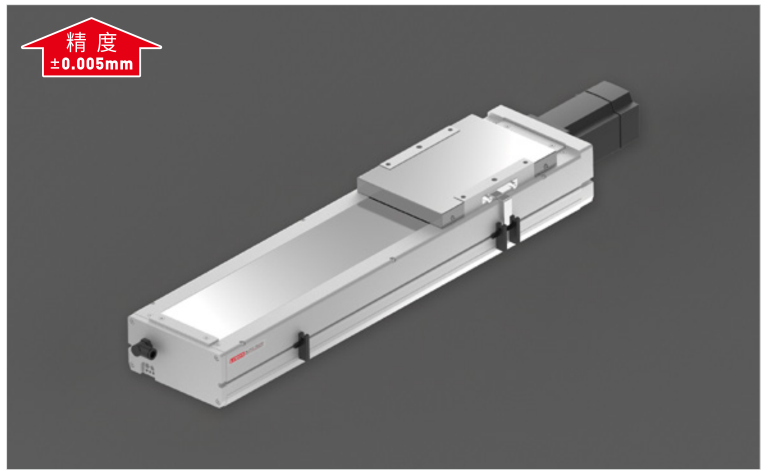
行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		427	477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577
A		67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17	67	117	167	17
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight（kg）		8.6	9.1	9.6	10.0	10.5	11.0	11.5	11.9	12.4	12.9	13.4	13.8	14.3	14.8	15.3	15.7	16.2	16.7	17.2	17.6	18.1	18.6	19.1	19.5
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 20	1000																	800		650		500		450
	導程 Pitch 16	800																	640		520		400		360
	導程 Pitch 10	500																	400		325		250		225
	導程 Pitch 05	250																	200		162.5		125		112.5

#注1：行程超過900mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 900mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

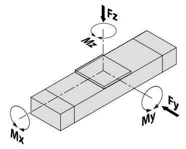
□訂購型號代碼 Code

YSC170	L10	500	DB__ 注	4P	MS	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	螺杆導程 Ball Screw Lead	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	05	100–1250, 間隔Gap50	未填寫:單滑塊	4P	MS: 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1只 1PC	
	10		DB__:輔助滑塊		ML: 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2只 2PCS	
	20				MR: 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3只 3PCS	
	40				MD: 馬達下折安裝 Down Motor Mounting	D 台達 Delta 75 750W	未標記：無 NoMark:NoSensor	
						1K –		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques

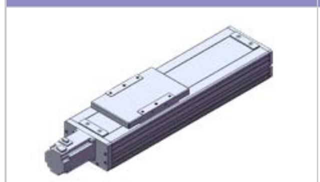
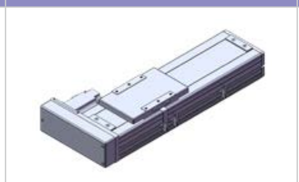


Type		4P
■F(y)	(N)	7463
■F(z)	(N)	7463
■M(x)	(N · m)	339
■M(y)	(N · m)	178
■M(z)	(N · m)	742

▪ 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

MS Type 馬達直接安裝 Straight Motor Mounting	ML Type 馬達左折安裝 Left Motor Mounting	MR Type 馬達右折安裝 Right Motor Mounting	MD Type 馬達下折安裝 Down Motor Mounting
			

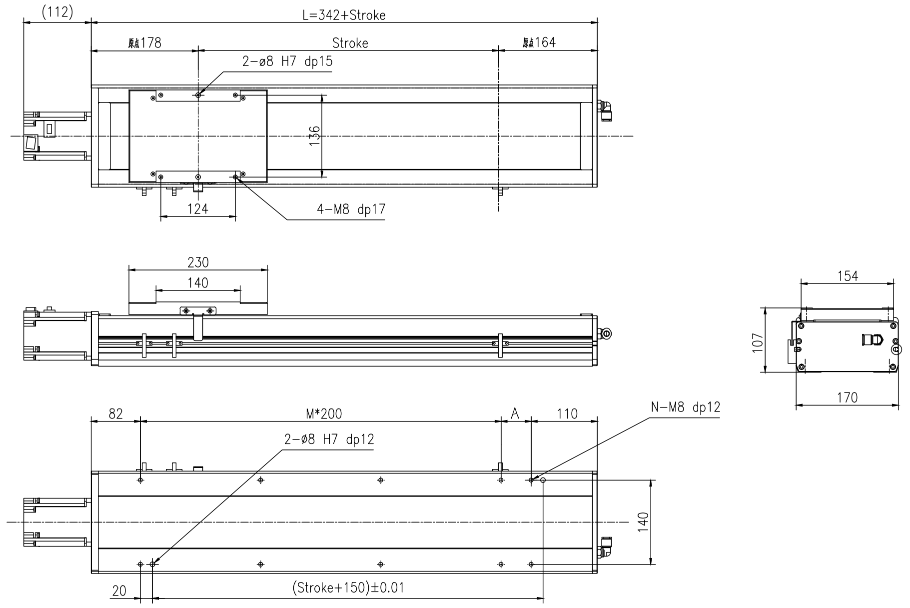
▪ 基本規格 Basic Specification

YSC170			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity			
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.005			
	螺桿導程 Ball Screw Lead (mm)		5	10	20	40
	最高速度 Maximum Speed (mm/s) *注1*Note1		250	500	1000	2000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注2*Note2	水平使用Horizontal (kg)	120	100	85	60
		垂直使用Vertical (kg)	60	50	35	20
	定格推力 Rated Thrust (N)		2563	1281	640	320
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.1	0.12	0.16	0.2
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		10.9	12.5	14	16
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–1250 mm/ 50 Pitch			
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400 / 750			
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Diameter (mm)		Ø20 / Ø25			
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		20#×2 PCS			
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		170×107			
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)			

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.
#注2：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note 2：Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.

YSC170-4P-MS
馬達直接安裝 Straight Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

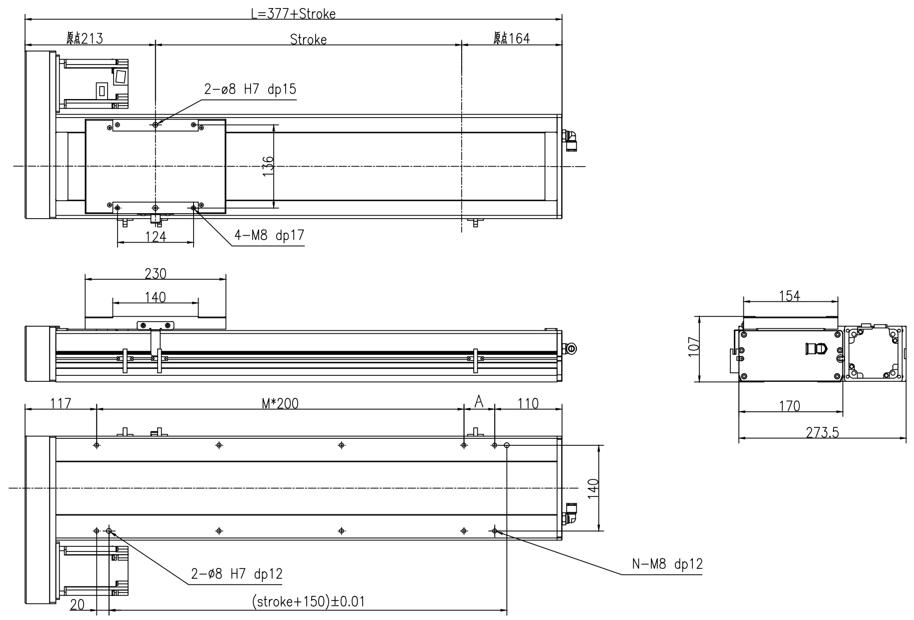


行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		442	492	542	592	642	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	1142	1192	1242	1292	1342	1392	1442	1492	1542	1592
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.0	21.8	22.6	23.4	24.1	24.9	25.7	26.5	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 40	2000																1600		1300		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC170-4P-ML
馬達左折安裝 Left Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight (kg)		14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.0	21.8	22.6	23.4	24.1	24.9	25.7	26.5	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8
最高速度 Max speed (mm/sec)	導程 Pitch 40	2000																1600		1300		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

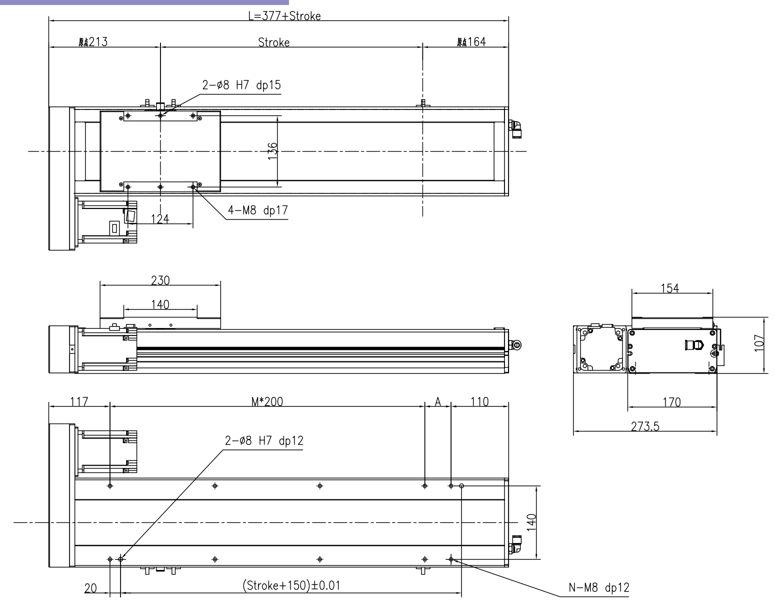
#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC Series

YSC 170 亞標全密式螺杆驅動型
Sub-standard full-tight screw drive type

YSC170-4P-MR
馬達右折安裝 Right Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

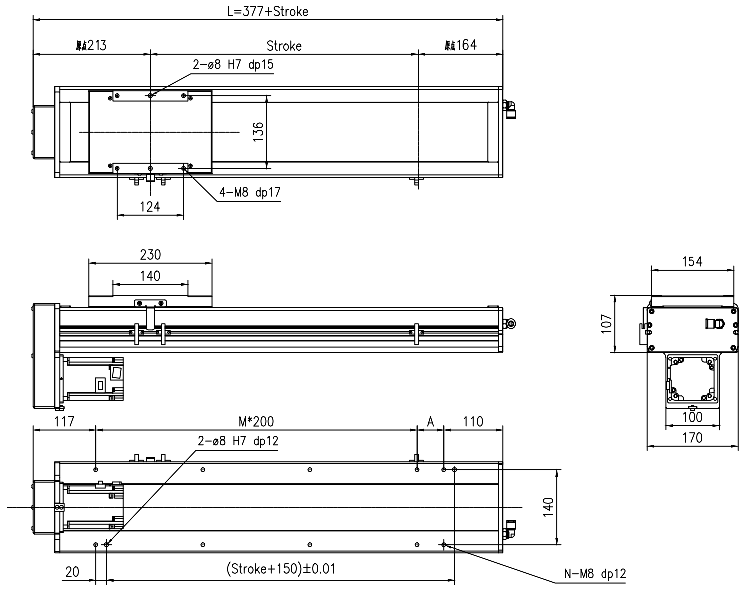


行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight（kg）		14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.0	21.8	22.6	23.4	24.1	24.9	25.7	26.5	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 40	2000																1600		1300		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC170-4P-MD
馬達下折安裝 Down Motor Mounting

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L		477	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627
A		50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200	50	100	150	200
M		1	1	1	1	2	2	2	2	3	3	3	3	4	4	4	4	5	5	5	5	6	6	6	6
N		6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16
重量 Weight（kg）		14.8	15.6	16.4	17.2	17.9	18.7	19.5	20.3	21.0	21.8	22.6	23.4	24.1	24.9	25.7	26.5	27.2	28.0	28.8	29.6	30.4	31.2	32.0	32.8
最高速度 Max speed（mm/sec）	導程 Pitch 40	2000																1600		1300		1000		900	
	導程 Pitch 20	1000																800		650		500		450	
	導程 Pitch 10	500																400		325		250		225	
	導程 Pitch 05	250																200		162.5		125		112.5	

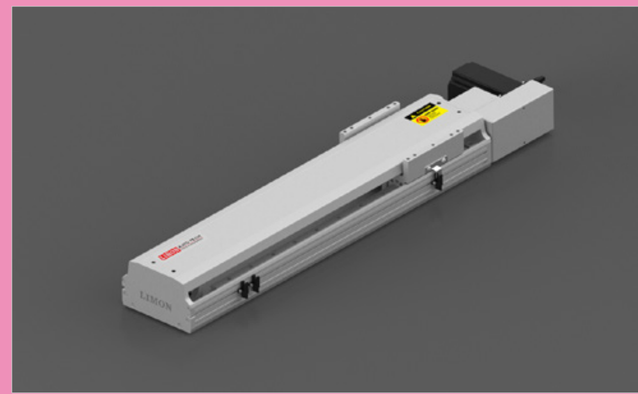
#注1：行程超過850mm時，可能會產嚴重的共振現象，此時應參考圖紙下側表格所對應的速度。
#Note1:When the stroke is more than 850mm, the resonance phenomenon could come into being.So please refer to speed sheet on the drawing.

YSC Series

LIMON
PRECISION&SPEED

亞標半密式同步帶驅動型
Sub-standard semi-dense synchronous belt drive type

YTO 135



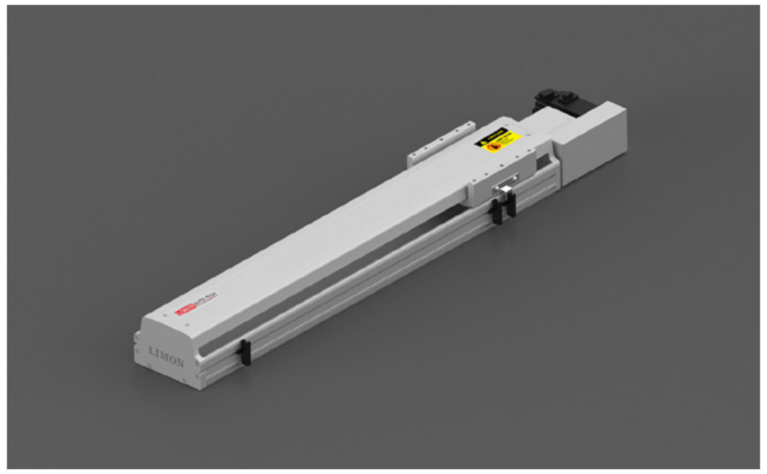
YTO 170

YTO 220

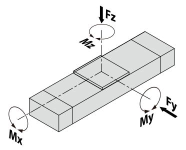
□訂購型號代碼 Code

YTO135	500	DB__ 注	4P	D01	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	100–4000, 間隔Gap100	未填寫:單滑塊 DB___:輔助滑塊	4P	D01 D02 D03 D04 D05 D06 D07 D08 D09	M 三菱 Mitsubishi 10 – P 松下 Panasonic 20 200W Y 安川 Yaskawa 40 400W D 台達 Delta 75 – 1K –	P1: 1只 1PC P2: 2只 2PCS P3: 3只 3PCS 未標記：無 No Mark:No Sensor	

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



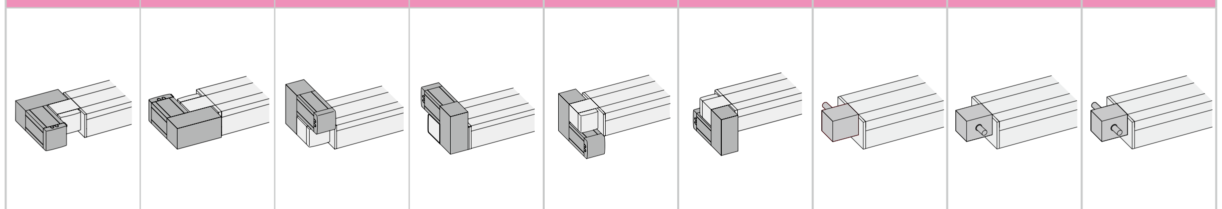
Type		4P
■F(y)	(N)	5370
■F(z)	(N)	5370
■M(x)	(N · m)	142
■M(y)	(N · m)	104
■M(z)	(N · m)	346

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07	D08	D09



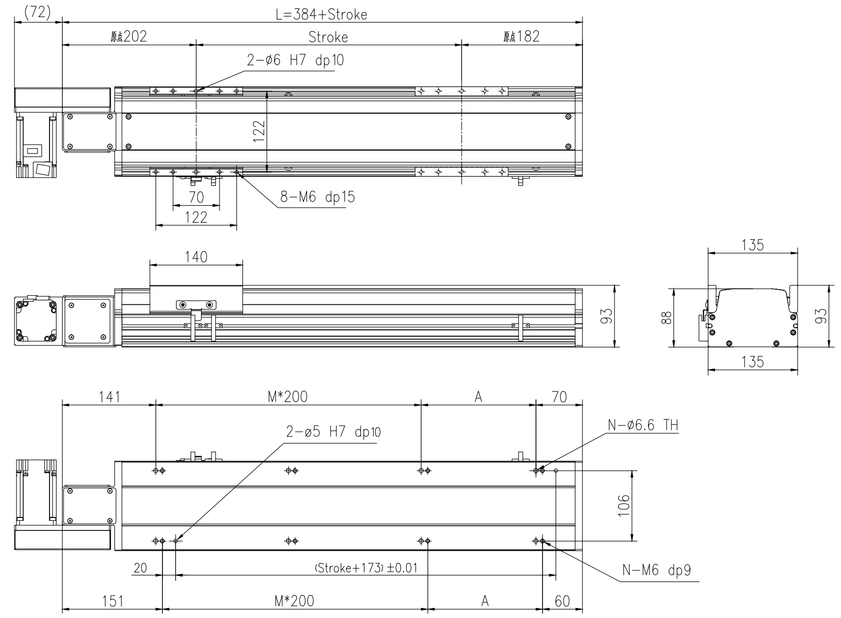
・基本規格 Basic Specification

YTO135		4P(導軌滑塊數量) Block Quantity
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)	±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)	110 / 50 #注2#Note2
	皮帶型號 Belt type	5M–25
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)	3000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1 *Note1 — 水平使用Horizontal (kg)	40
	最大可搬重量 Maximum Payload — 垂直使用Vertical (kg)	12
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)	0.3
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)	6
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)	100–4000 mm/ 100 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)	400
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)	15# × 2 PCS
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)	135 × 93
	原點感應器 Home Sensor	EE–SX672(NPN)

#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1:Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.
#注2：皮帶輪原始導程爲110mm，標準品默認附减速機構，减速後導程爲50mm。
Note 2:Pulley's original lead is 110mm,which standard type is equipped with reduction facility normally, and its lead is 50mm after deceleration.

YTO135–4P–D01

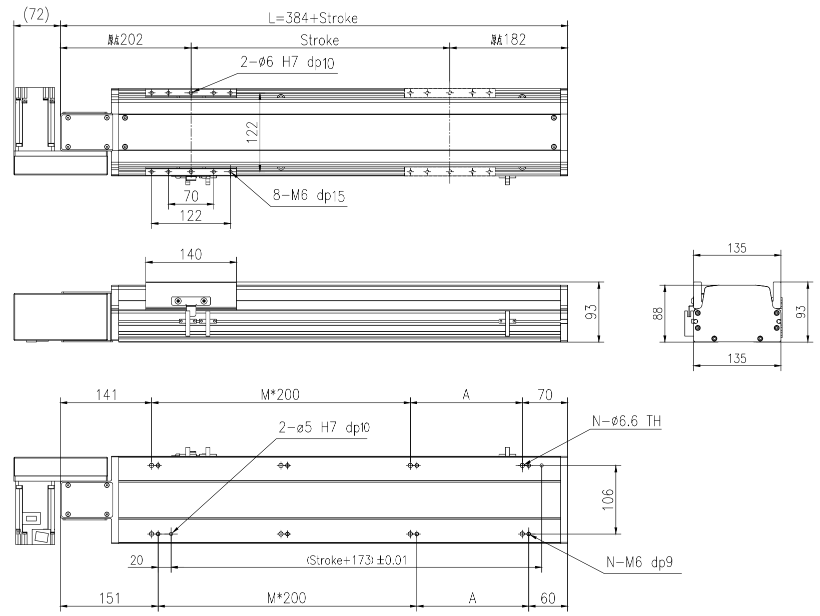
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135–4P–D02

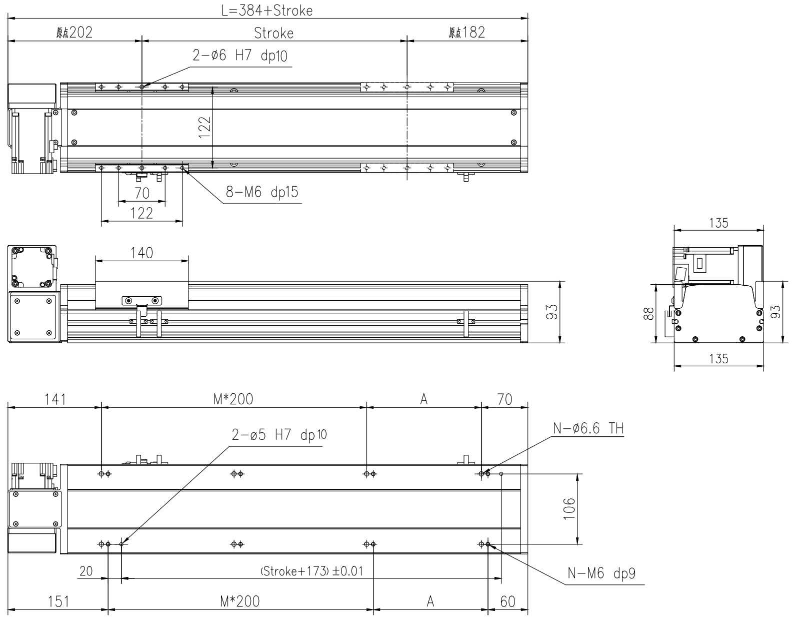
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D03

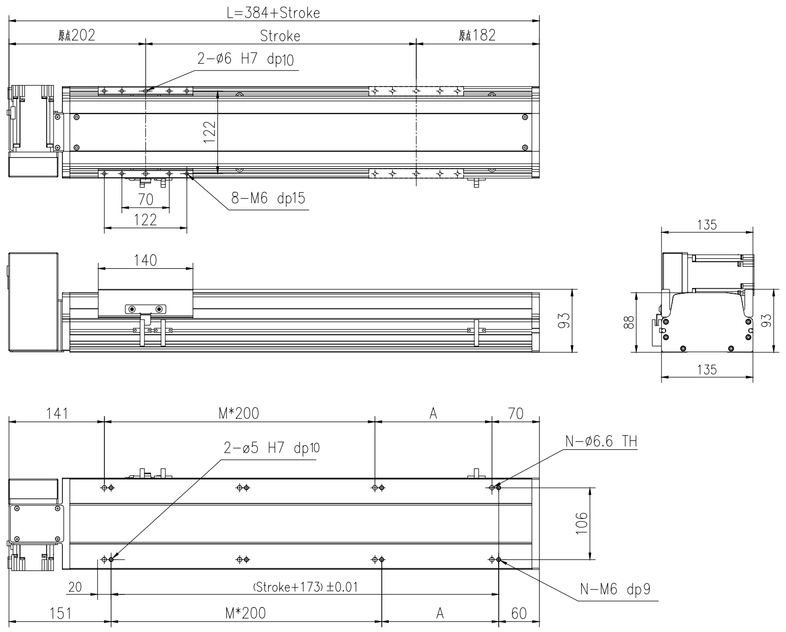
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D04

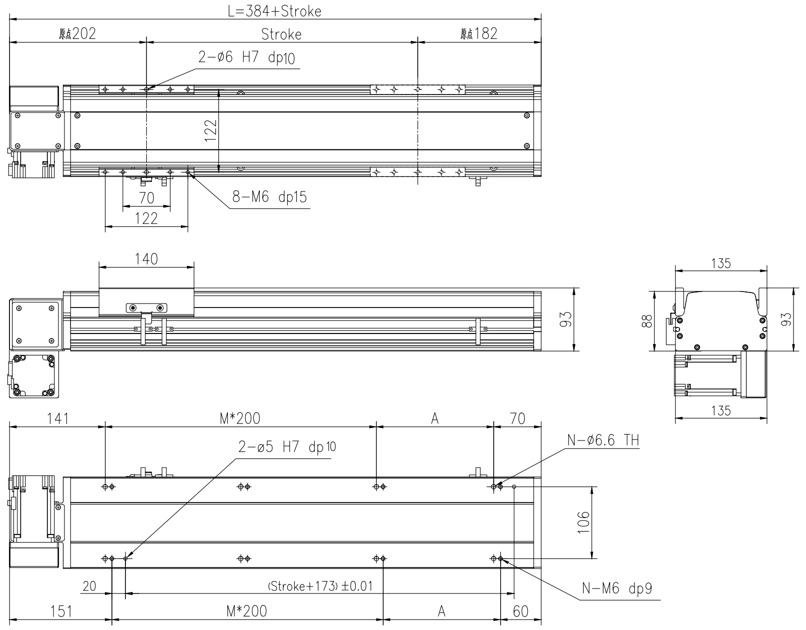
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D05

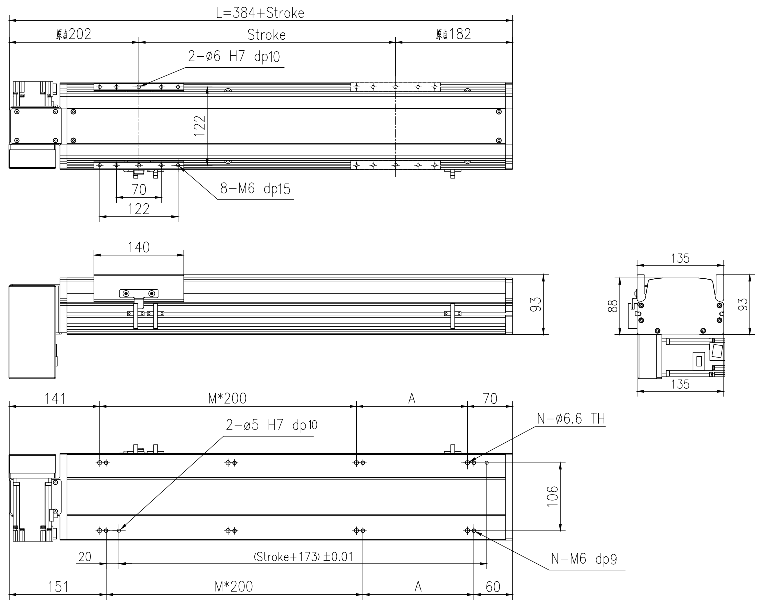
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D06

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

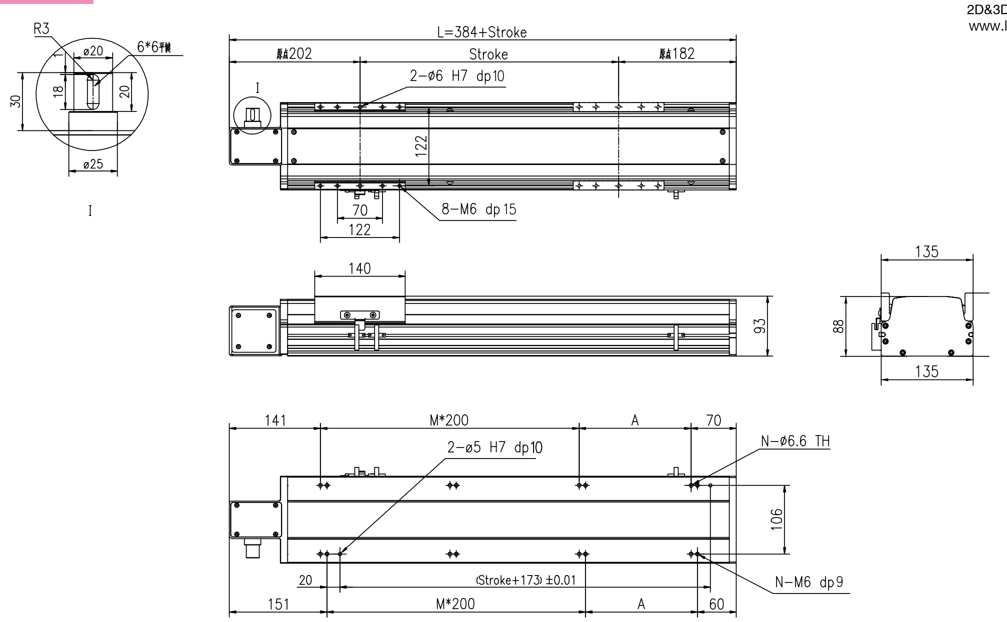


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO Series

YTO135-4P-D07

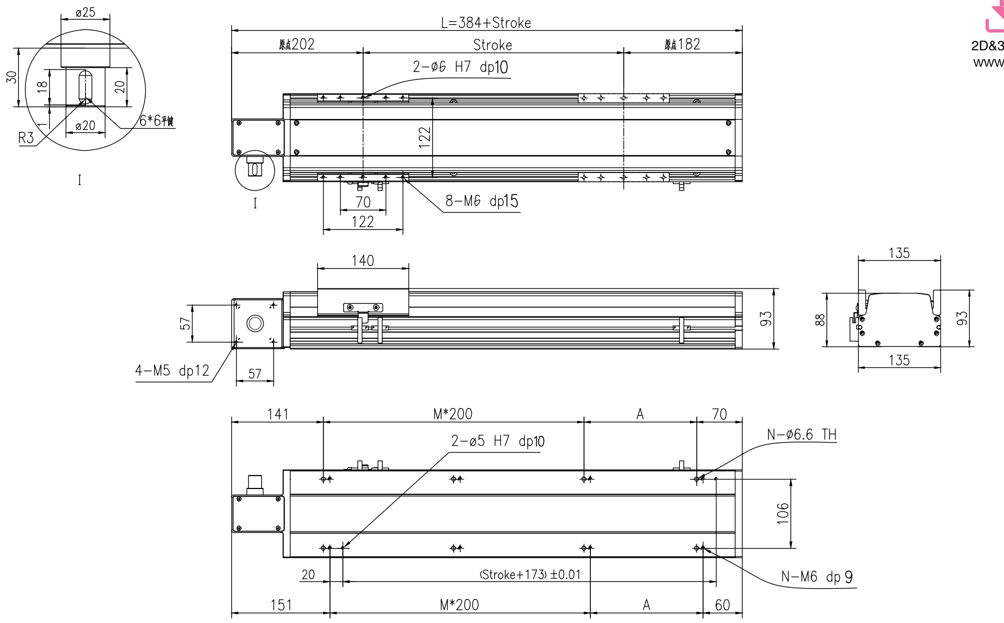
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D08

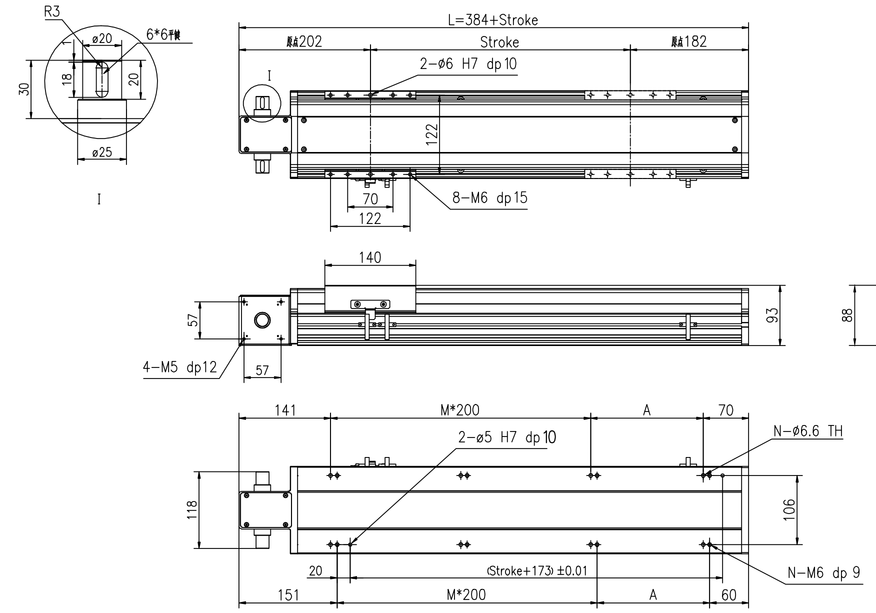
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO135-4P-D09

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



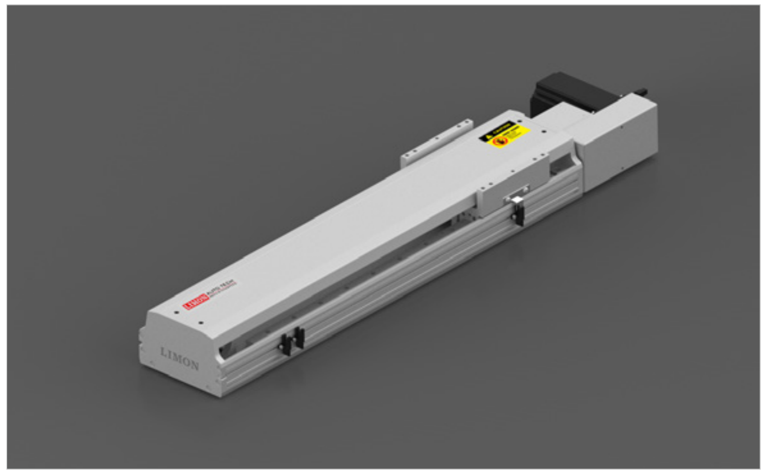
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	484	584	684	784	884	984	1084	1184	1284	1384	1484	1584	1684	1784	1884	1984	2084	2184	2284	2384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	9	9.6	10.3	10.9	11.6	12.2	12.9	13.5	14.2	14.8	15.5	16.1	16.8	17.4	18.1	18.7	19.4	20	20.7	21.3
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2484	2584	2684	2784	2884	2984	3084	3184	3284	3384	3484	3584	3684	3784	3884	3984	4084	4184	4284	4384
A	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173	73	173
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	22	22.6	23.3	23.9	24.6	25.2	25.9	26.5	27.2	27.8	28.5	29.1	29.8	30.4	31.1	31.7	32.4	33	33.7	34.3

YTO Series

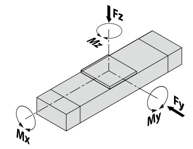
□訂購型號代碼 Code

YTO170	-	500	-	DB__ 注	-	4P	-	D01	-	M40	-	P3	-	A001
本體型號 Item NO.		行程 Stroke		輔助滑塊 Auxiliary Block		直線導軌滑塊數量 Block Quantity		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
		100-4000,間隔Gap100		未填寫:無滑塊 DB__:輔助滑塊		4P		D01 D02 D03 D04 D05 D06 D07 D08 D09		M 三菱 Mitsubishi 10 – P 松下 Panasonic 20 200W Y 安川 Yaskawa 40 400W D 台達 Delta 75 – 1K –		P1: 1個 1PC P2: 2個 2PCS P3: 3個 3PCS 未標記：無 No Mark:No Sensor		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



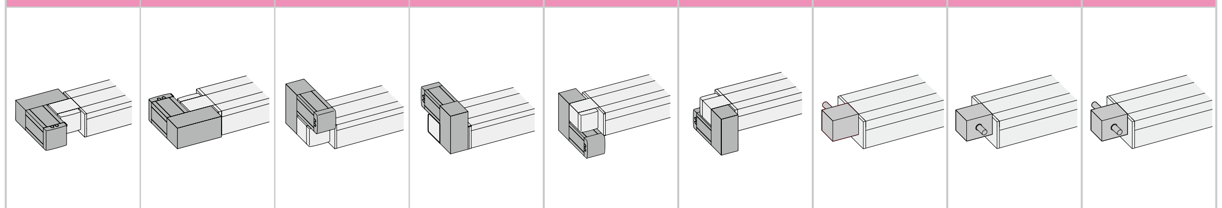
Type		4P
■F(y)	(N)	7463
■F(z)	(N)	7463
■M(x)	(N · m)	339
■M(y)	(N · m)	178
■M(z)	(N · m)	742

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07	D08	D09



▪ 基本規格 Basic Specification

YTO 170			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		± 0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		100 / 40 #注2#Note2
	皮帶型號 Belt type		5M−30
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2400
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1*Note1	水平使用Horizontal (kg)	45
		垂直使用Vertical (kg)	20
	最大空載扭矩 Max. No−load Driving Torque (N · m)		0.3
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		6
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100−4000 mm/ 100 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		20# × 2 PCS
	皮帶寬度 Belt Width		30
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		170 × 108
	原點感應器 Home Sensor		EE−SX672(NPN)

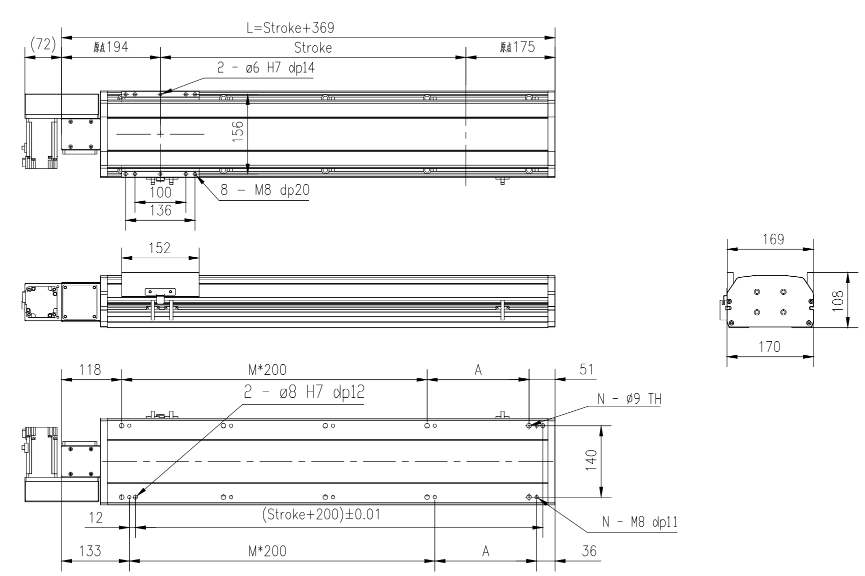
#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1:Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.
#注2: 皮帶輪原始導程爲100mm，標準品默認附減速機構，減速後導程爲40mm。
#Note 2:Pulley's original lead is 100mm,which standard type is equipped with reduction facility normally, and its lead is 40mm after deceleration.

YTO Series

亞標半密式同步帶驅動型 Sub-standard semi-dense synchronous belt drive type YTO170

YTO170-4P-D01

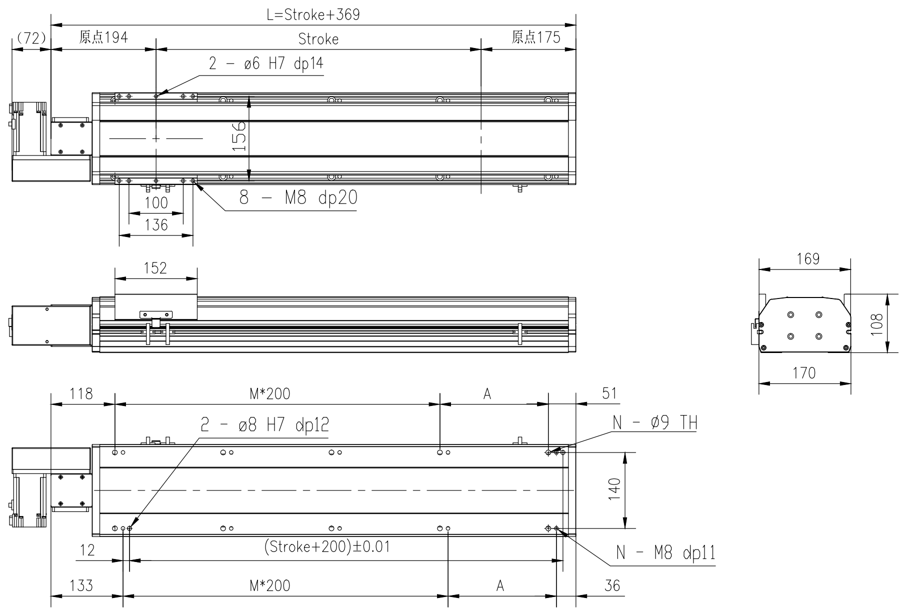
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D02

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

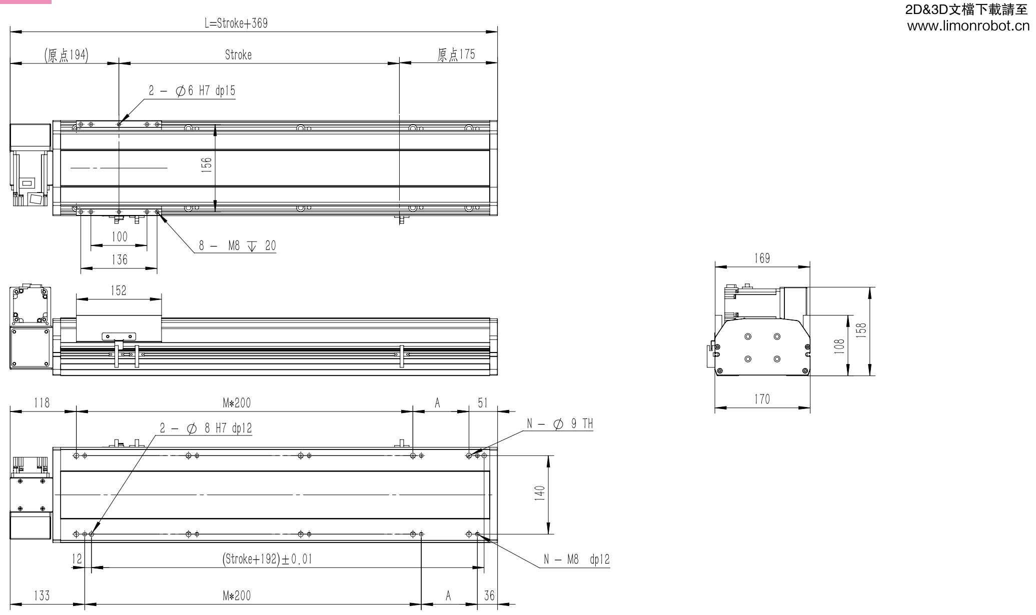


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO Series

YTO170-4P-D03

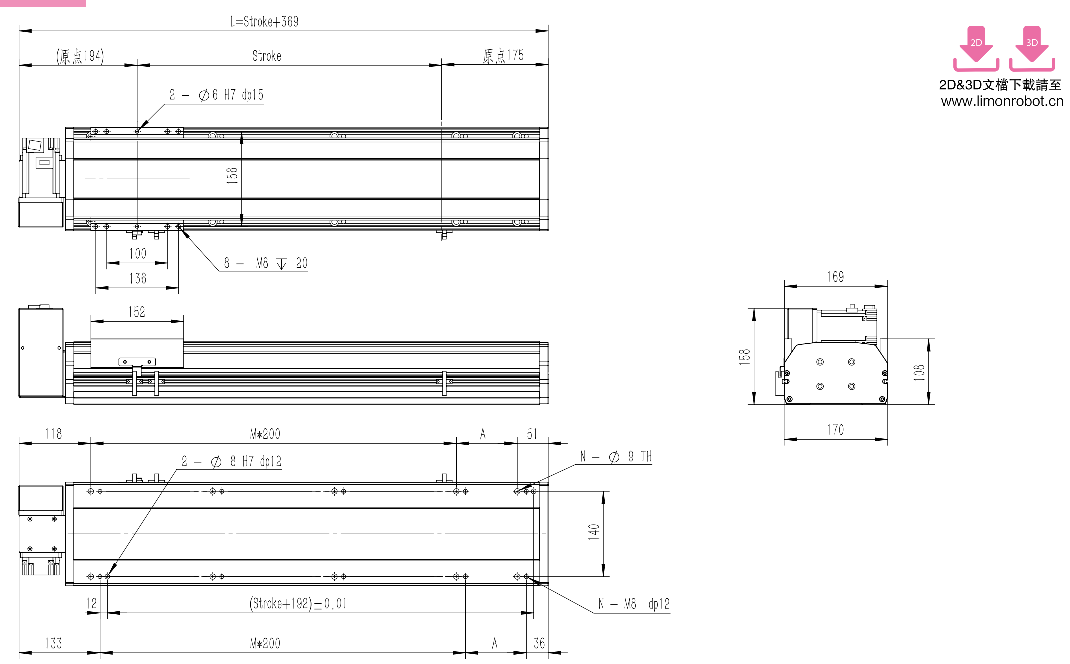
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D04

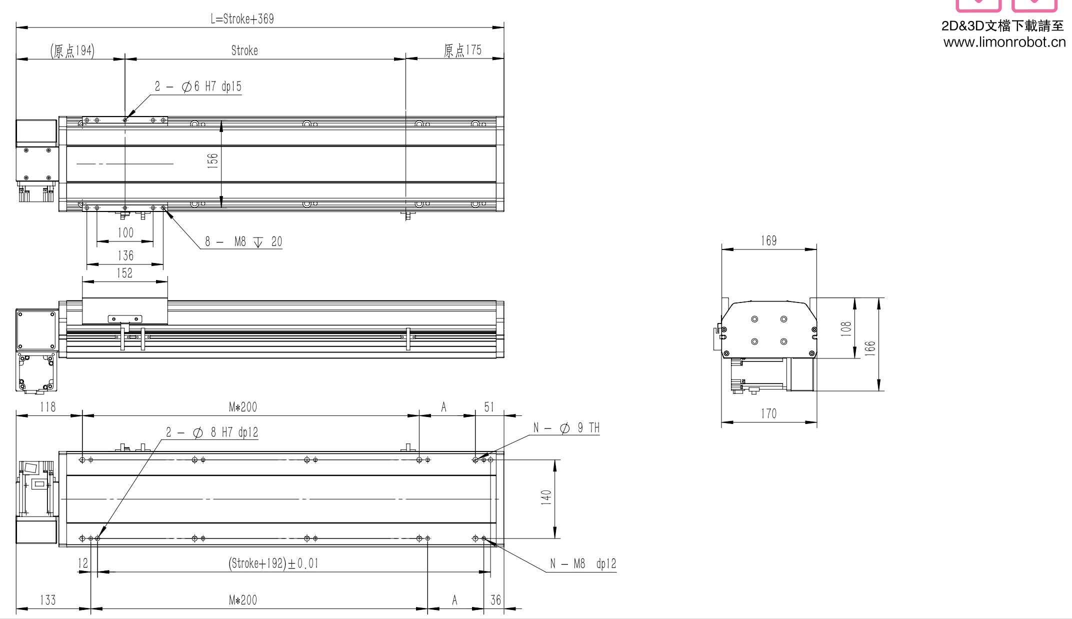
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D05

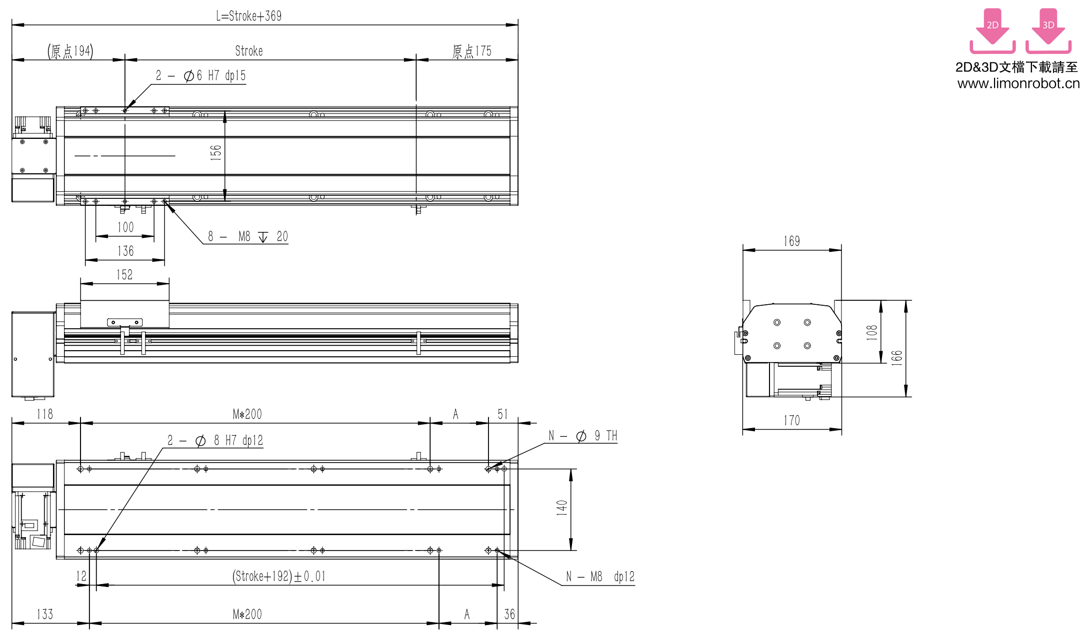
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D06

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

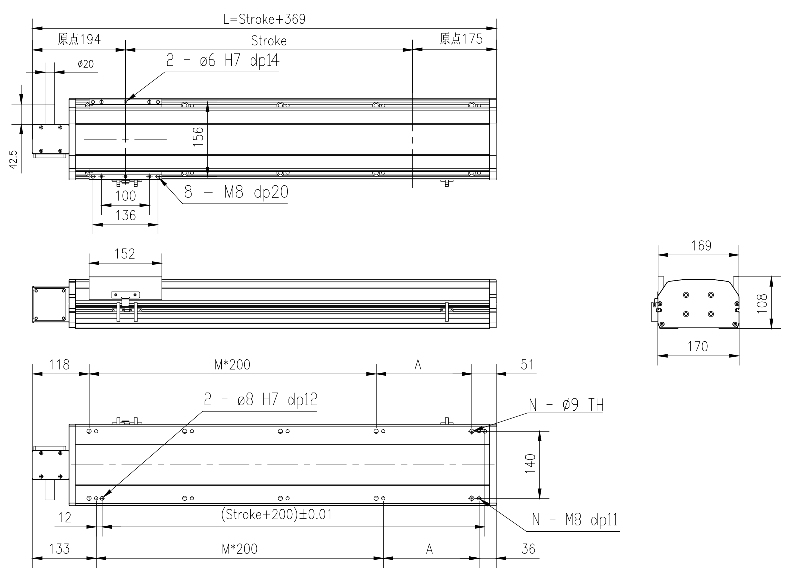


行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO Series

YTO170-4P-D07

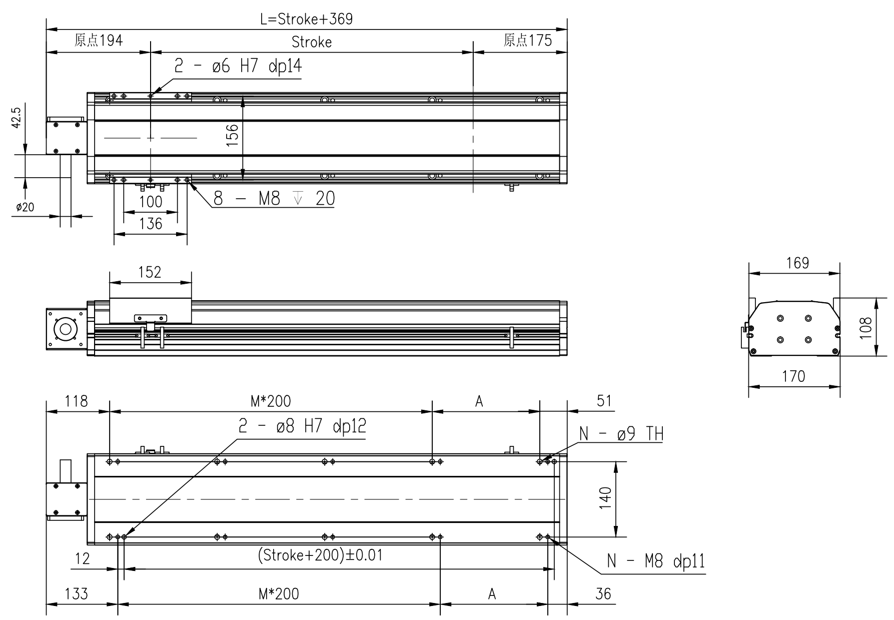
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D08

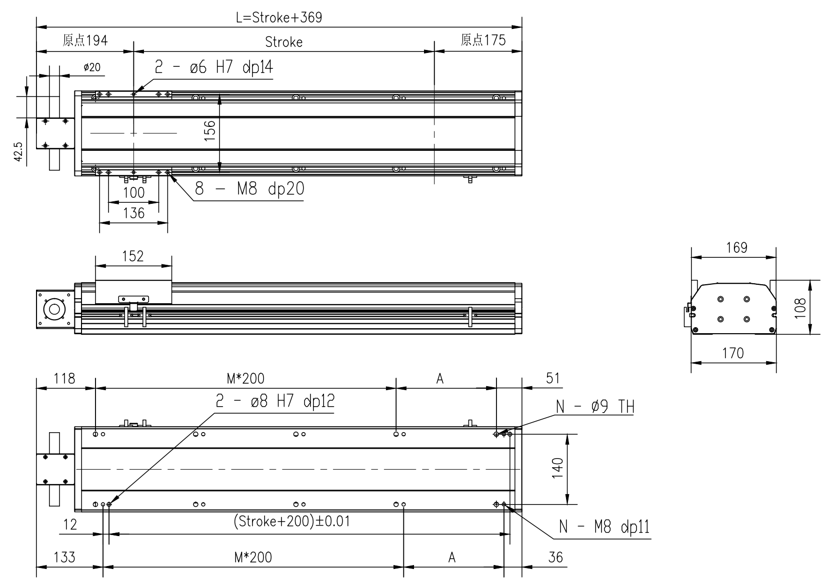
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

YTO170-4P-D09

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

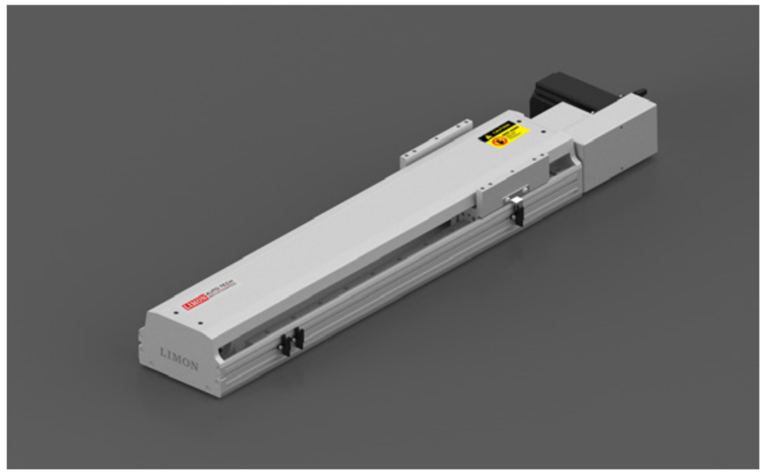


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	469	569	669	769	869	969	1069	1169	1269	1369	1469	1569	1669	1769	1869	1969	2069	2169	2269	2369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.1	17.6	19.1	20.6	22.1	23.6	25.1	26.6	28.1	29.6	31.1	32.6	34.1	35.6	37.1	38.6	40.1	41.6
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2469	2569	2669	2769	2869	2969	3069	3169	3269	3369	3469	3569	3669	3769	3869	3969	4069	4169	4269	4369
A	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200	100	200
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	43.1	44.6	46.1	47.6	49.1	50.6	52.1	53.6	55.1	56.6	58.1	59.6	61.1	62.6	64.1	65.6	67.1	68.6	70.1	71.6

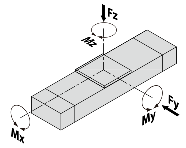
□訂購型號代碼 Code

YTO220	500	DB__ 注	4P	D01	M75	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	100–3050,間隔Gap50	未填寫:單滑塊 DB__:輔助滑塊	4P	D01 D02 D03 D04 D05 D06 D07 D08 D09	M 三菱 Mitsubishi 10 – P 松下 Panasonic 20 – Y 安川 Yaskawa 40 – D 台達 Delta 75 750W 1K –	P1: 1只 1PC P2: 2只 2PCS P3: 3只 3PCS 未標記：無 No Mark:No Sensor	

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



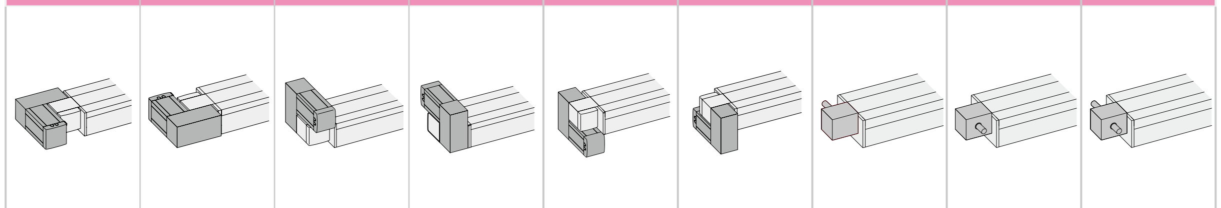
Type		4P
■F(y)	(N)	10333.3
■F(z)	(N)	10333.3
■M(x)	(N · m)	2052
■M(y)	(N · m)	2052
■M(z)	(N · m)	1810

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\,max.}+\frac{Fz}{Fz\,max.}+\frac{Mx}{Mx\,max.}+\frac{My}{My\,max.}+\frac{Mz}{Mz\,max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07	D08	D09



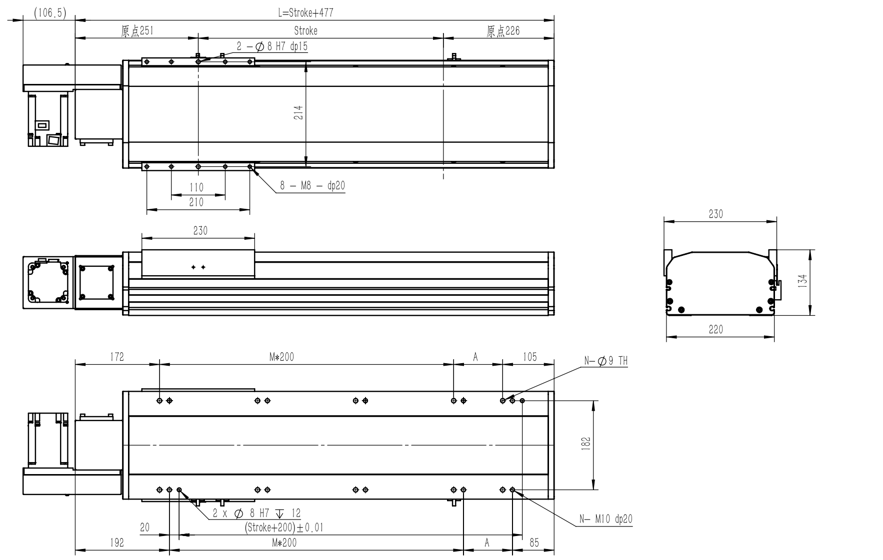
▪ 基本規格 Basic Specification

YTO 220			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		100 / 40 #注2#Note2
	皮帶型號 Belt type		5M−50
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2400
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1*Note1	水平使用Horizontal (kg)	90
		垂直使用Vertical (kg)	40
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.3
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		6
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100−3050 mm/ 50 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		750
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		25#×2 PCS
	皮帶寬度 Belt Width		50
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		230×134
	原點感應器 Home Sensor		EE−SX672(NPN)

#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1:Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.
#注2: 皮帶輪原始導程爲100mm，標準品默認附減速機構，減速後導程爲40mm。
#Note 2:Pulley's original lead is 100mm,which standard type is equipped with reduction facility normally, and its lead is 40mm after deceleration.

YTO220-D01

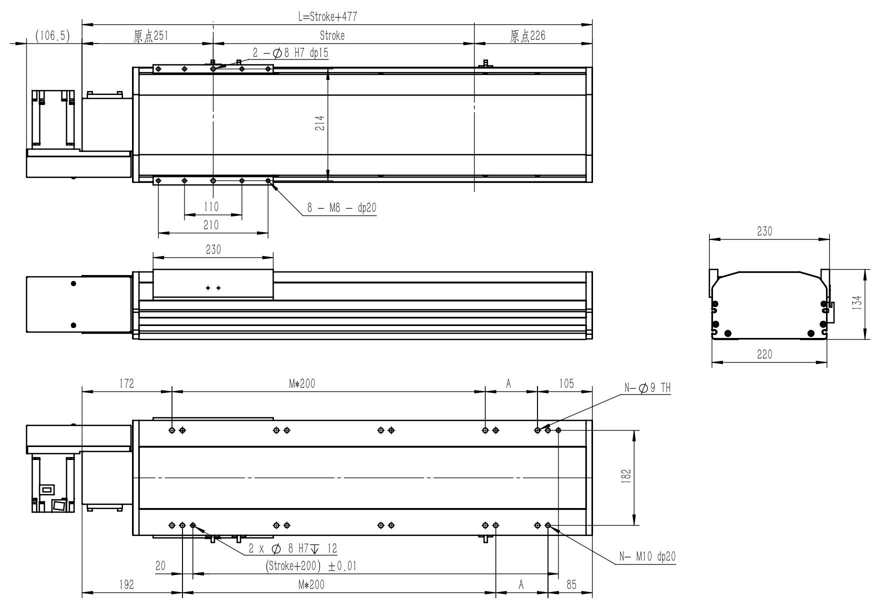
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO220-D02

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



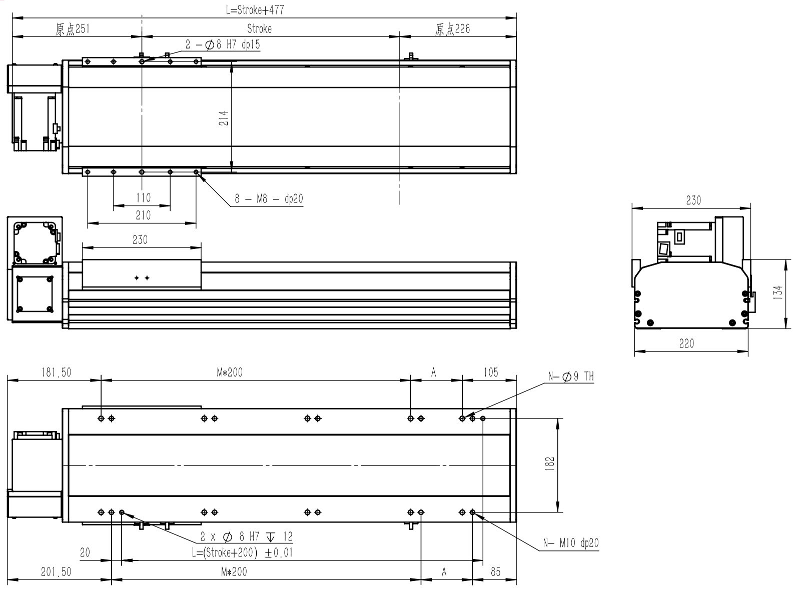
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	50	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO Series

YTO Series

YTO Series

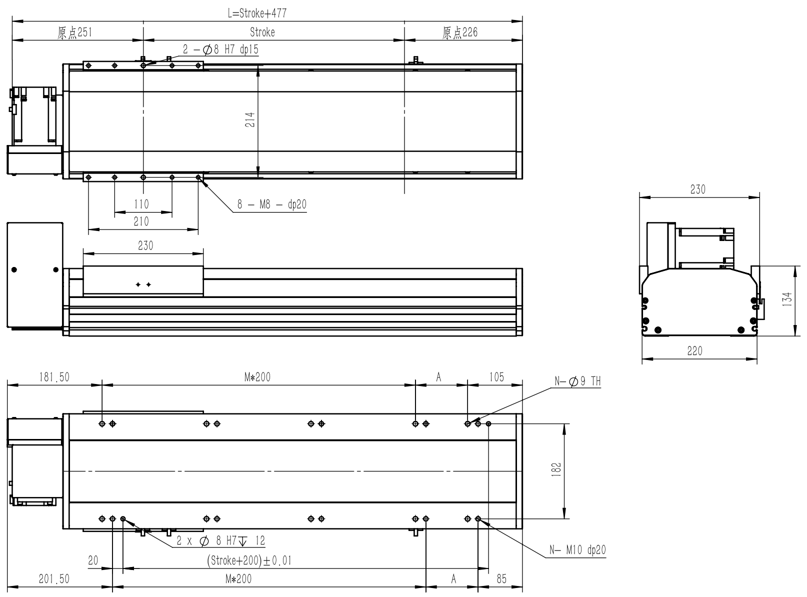
YTO220-D03



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO220-D04

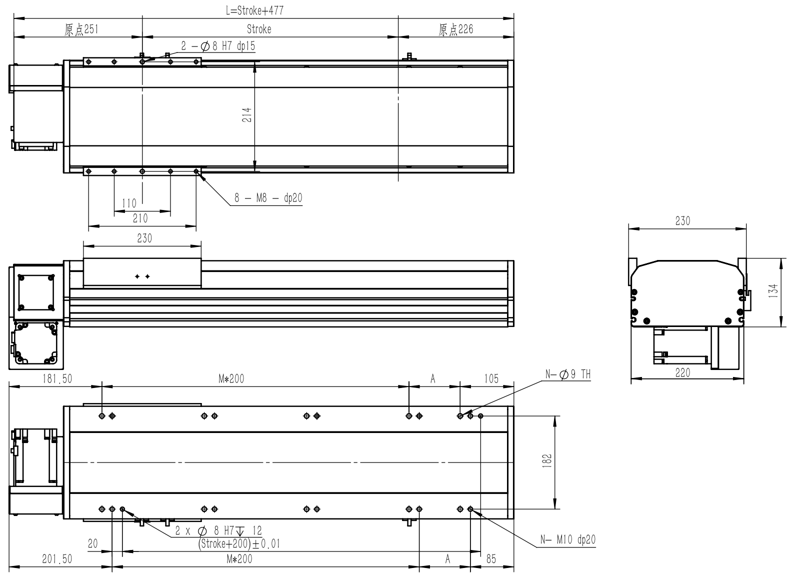


2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

亞標半密式同步帶驅動型 Sub-standard semi-dense synchronous belt drive type YTO 220

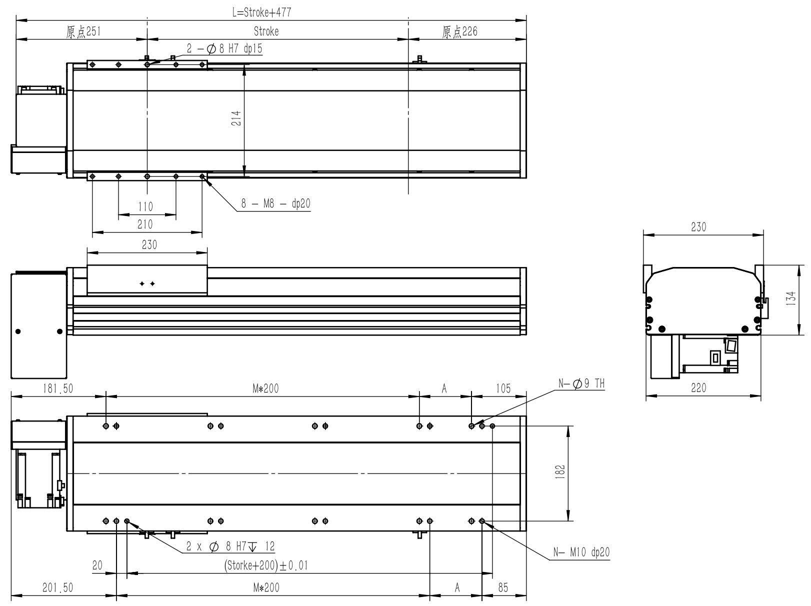
YTO220-D05



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO220-D06



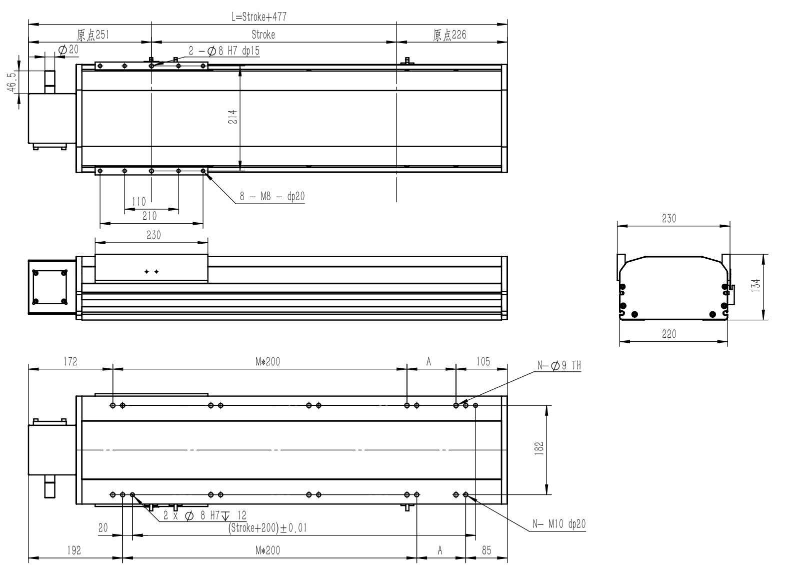
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO Series

YTO220-D07

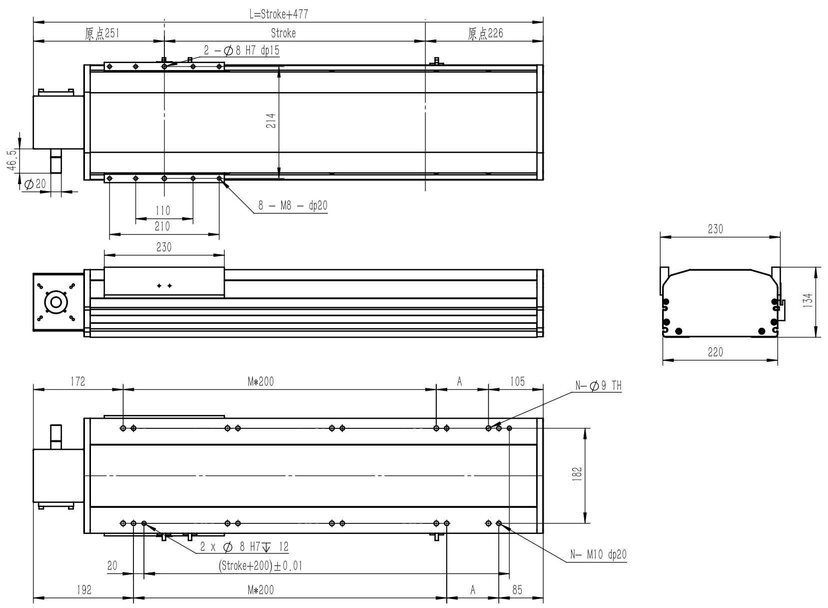
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke(mm)	50	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	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

YTO220-D08

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

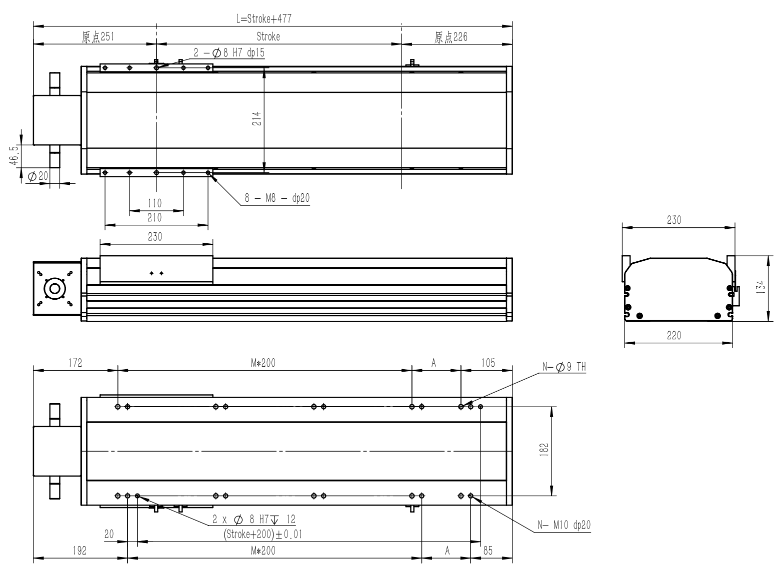


行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	50	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

亞標半密式同步帶驅動型 Sub-standard semi-dense synchronous belt drive type YTO 220

YTO220-D09

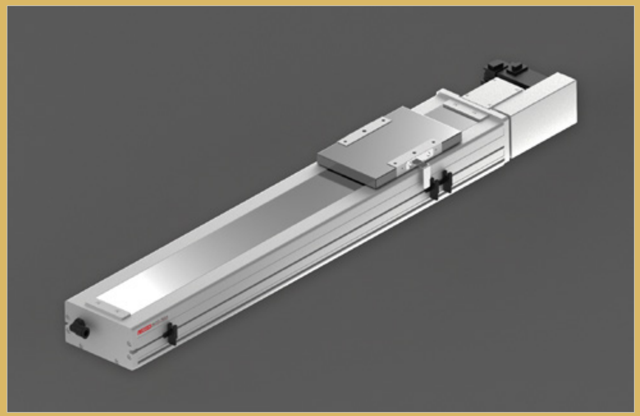
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



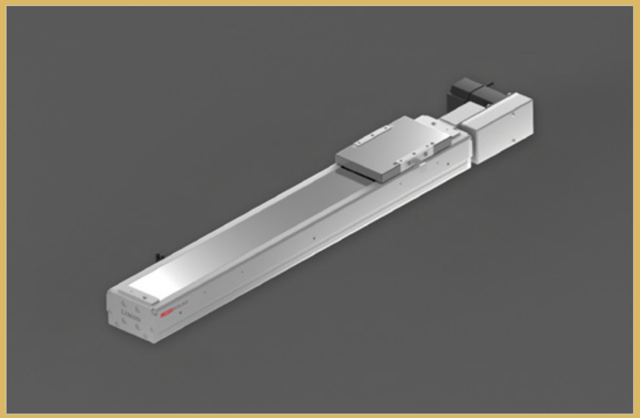
行程 Stroke(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550
L	527	577	627	677	727	777	827	877	927	977	1027	1077	1127	1177	1227	1277	1327	1377	1427	1477	1527	1577	1627	1677	1727	1777	1827	1877	1927	1977	2027
A	50	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	150	200	50	100	150
M	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	7	7	8	8	8
N	6	6	6	6	8	8	8	8	10	10	10	10	12	12	12	12	14	14	14	14	16	16	16	16	18	18	18	18	20	20	20
重量 Weight(kg)	28.8	30	31.2	32.4	33.6	34.8	36	37.2	38.4	39.6	40.8	42	43.2	44.4	45.6	46.8	48	49.2	50.4	51.6	52.8	54	55.2	56.4	59.2	59.8	60	61.2	62.4	63.6	64.8
行程 Stroke(mm)	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950	3000	3050	
L	2077	2127	2177	2227	2277	2327	2377	2427	2477	2527	2577	2627	2677	2727	2777	2827	2877	2927	2977	3027	3077	3127	3177	3227	3277	3327	3377	3427	3477	3527	
A	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	150	200	50	
M	8	9	9	9	9	10	10	10	10	11	11	11	11	12	12	12	12	13	13	13	13	14	14	14	14	15	15	15	15	16	
N	20	22	22	22	22	24	24	24	24	26	26	26	26	28	28	28	28	30	30	30	30	32	32	32	32	34	34	34	34	36	
重量 Weight(kg)	66	67.2	68.4	69.6	70.8	72	73.2	74.4	75.6	76.8	78	79.2	80.4	81.6	82.8	84	85.2	86.4	87.6	88.8	90	91.2	92.4	93.6	94.8	96	97.2	98.4	99.6	100.8	

亞標全密式同步帶驅動型

Sub-standard full-density synchronous belt drive type



YTC 135

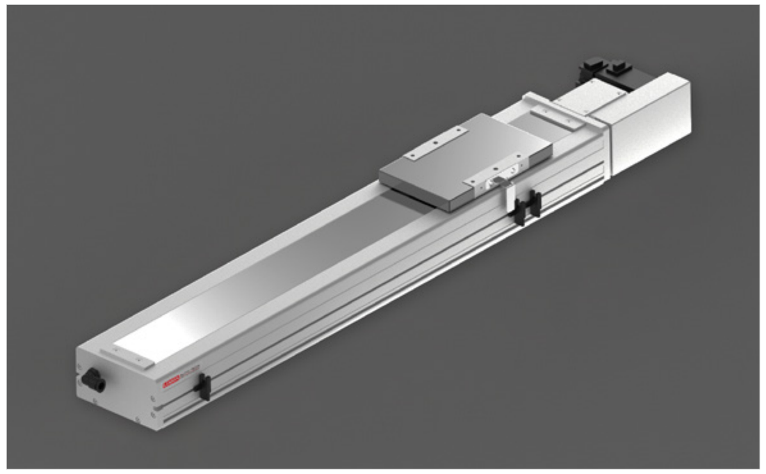


YTC 170

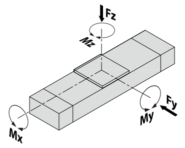
□訂購型號代碼 Code

YTC135	-	500	-	DB__ 注	-	4P	-	D01	-	M40	-	P3	-	A001
本體型號 Item NO.		行程 Stroke		輔助滑塊 Auxiliary Block		直綫導軌滑塊數量 Block Quantity		馬達方向 Motor Mounting Positon		馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output		限位傳感器數量 Photoelectric Sensor		特注式樣 Special Order No.
		100–4000, 間隔Gap100		未填寫:單滑塊 DB__:輔助滑塊		4P		D01 D02 D03 D04 D05 D06 D07 D08 D09		M 三菱 Mitsubishi 10 – P 松下 Panasonic 20 200W Y 安川 Yaskawa 40 400W D 台達 Delta 75 – 1K –		P1: 1衹 1PC P2: 2衹 2PCS P3: 3衹 3PCS 未標記：無 NoMark:NoSensor		

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩
Max Permissible Forces And Torques



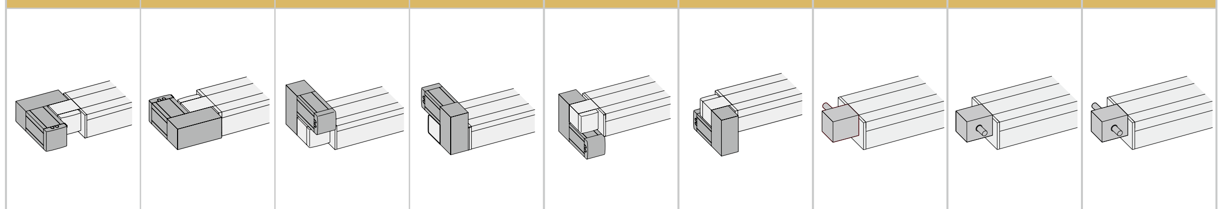
Type		4P
■F(y)	(N)	5370
■F(z)	(N)	5370
■M(x)	(N · m)	142
■M(y)	(N · m)	104
■M(z)	(N · m)	346

▪ 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07	D08	D09



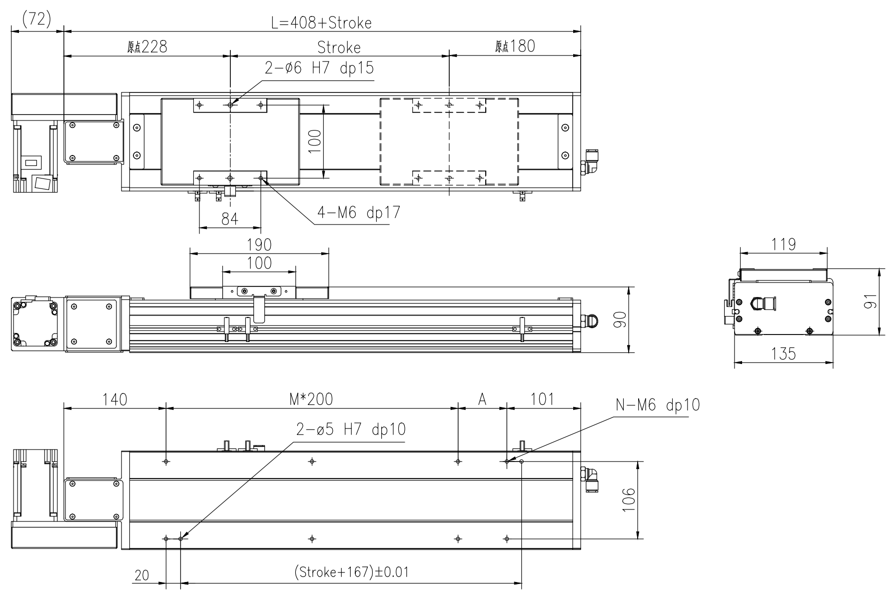
▪ 基本規格 Basic Specification

YTC135			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		110 / 50 #注2#Note2
	皮帶型號 Belt type		5M–25
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		3000
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1*Note1	水平使用Horizontal (kg)	40
		垂直使用Vertical (kg)	12
	最大空載扭矩 Max. No–load Driving Torque (N · m)		0.3
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		6
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–4000 mm/ 100 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		15#×2 PCS
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		135×91
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)

#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1:Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.
#注2: 皮帶輪原始導程爲110mm，標準品默認附减速機構，减速後導程爲50mm。
#Note 2:Pulley's original lead is 110mm,which standard type is equipped with reduction facility normally, and its lead is 50mm after deceleration.

YTC135–4P–D01

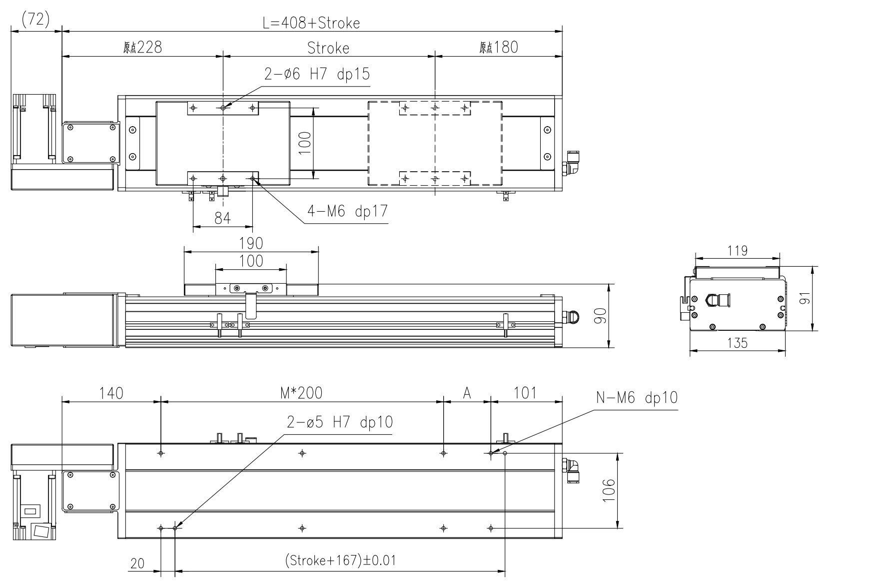
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135–4P–D02

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

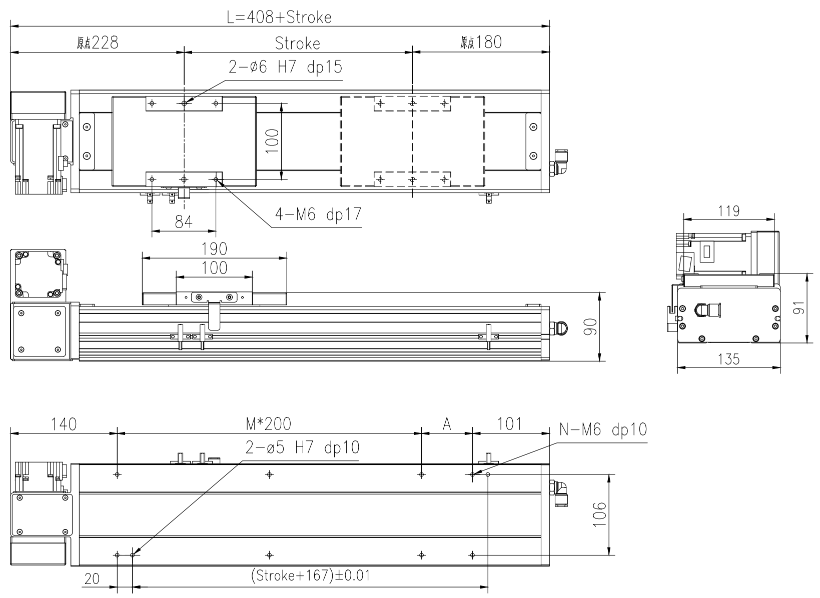


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC Series

YTC135-4P-D03

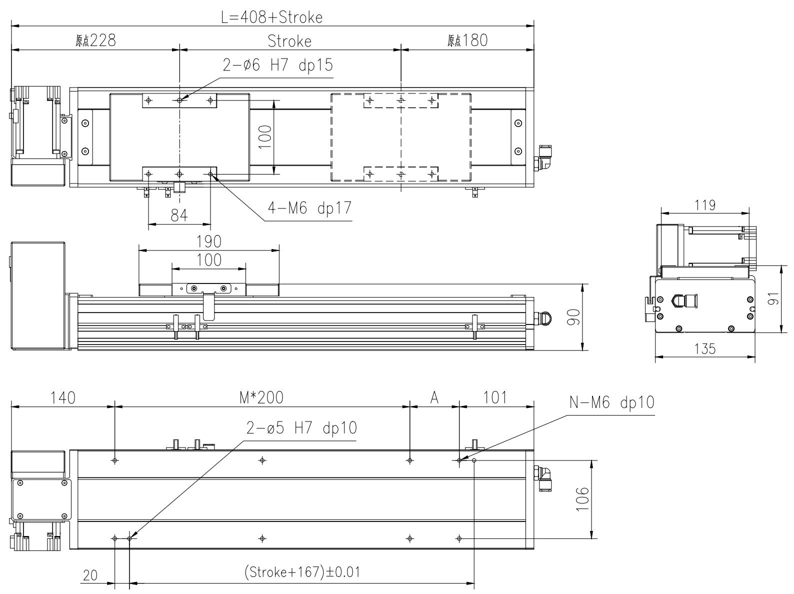
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135-4P-D04

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

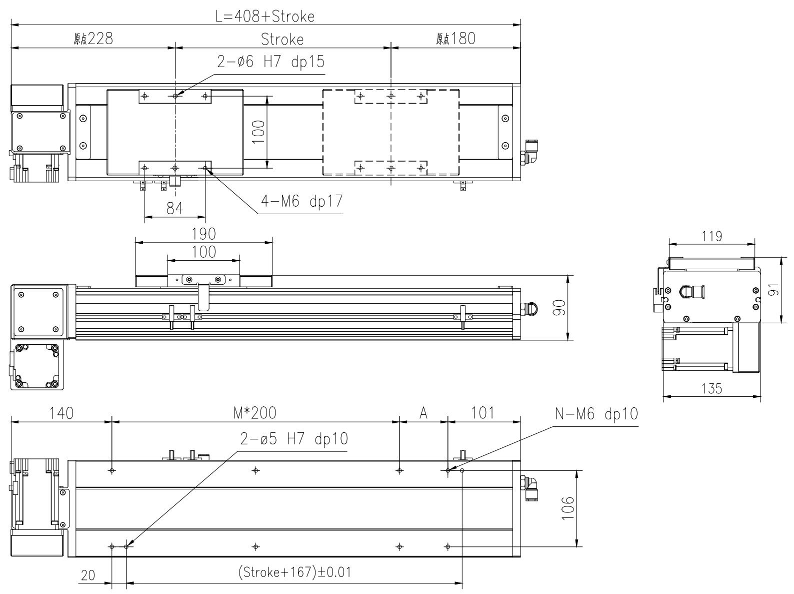


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC Series

YTC135-4P-D05

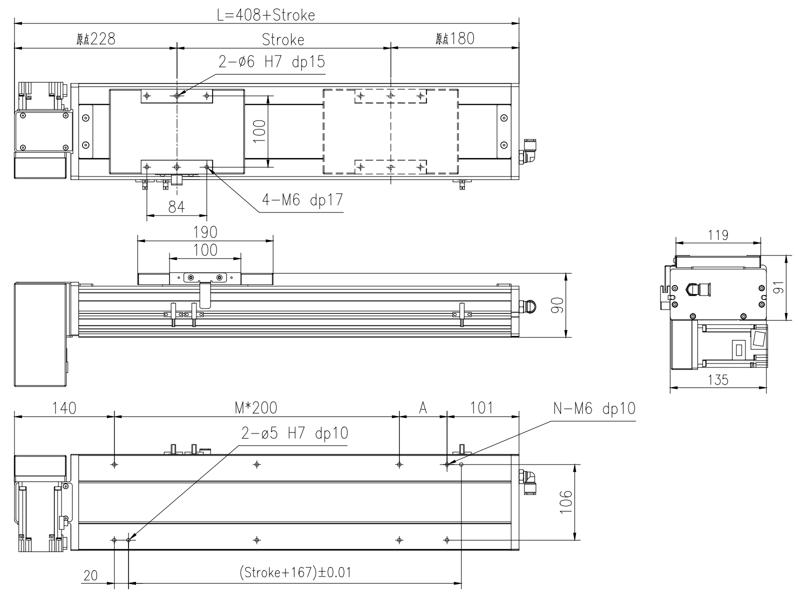
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135-4P-D06

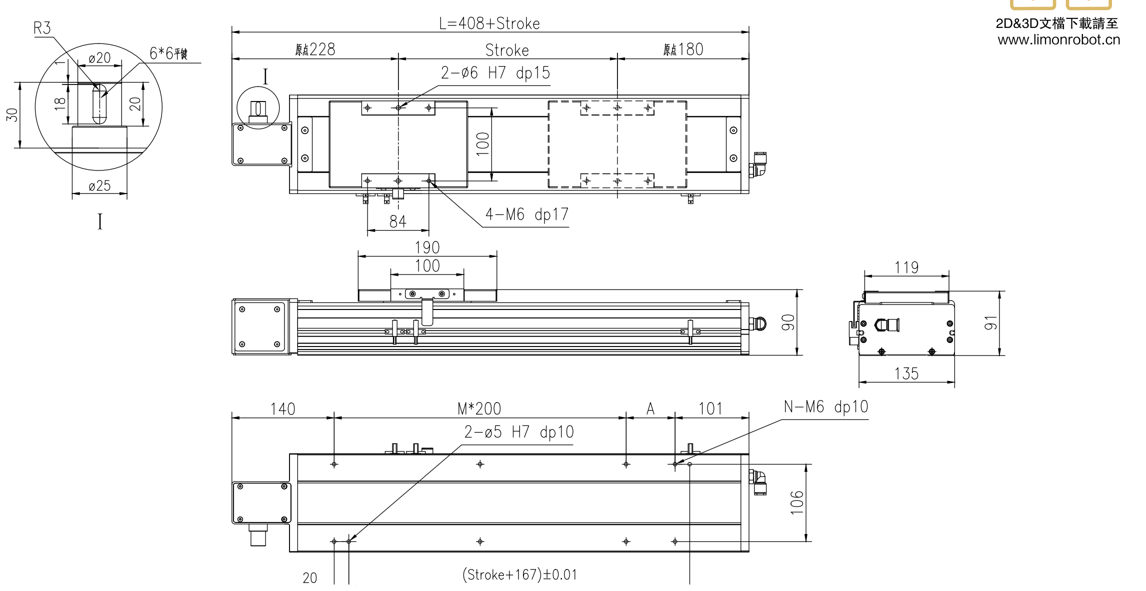
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135-4P-D07

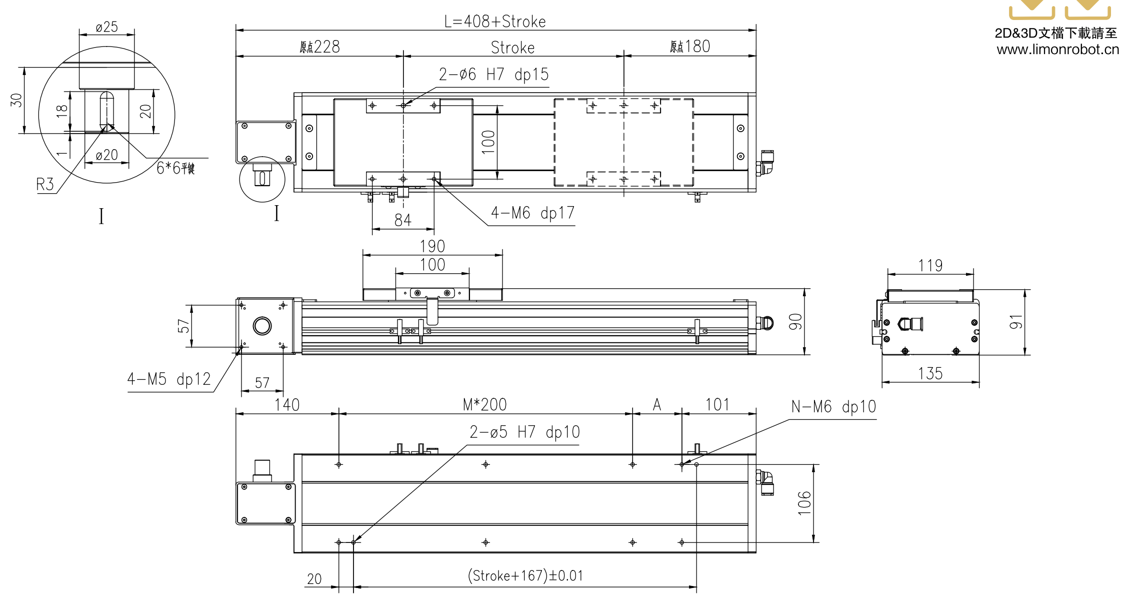
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135-4P-D08

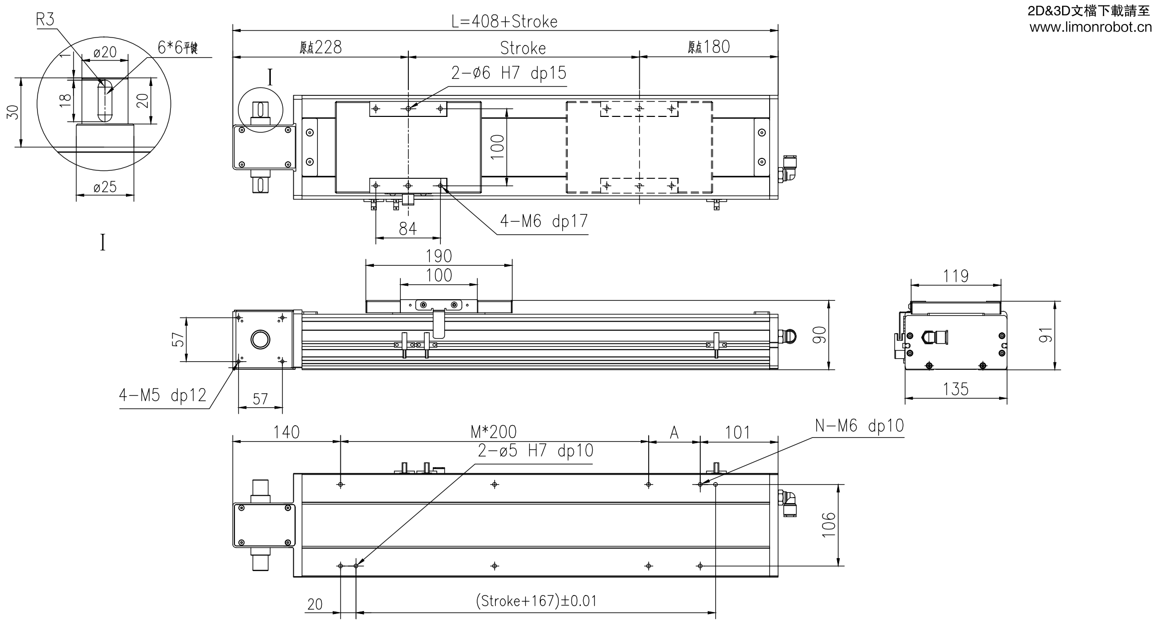
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

YTC135-4P-D09

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

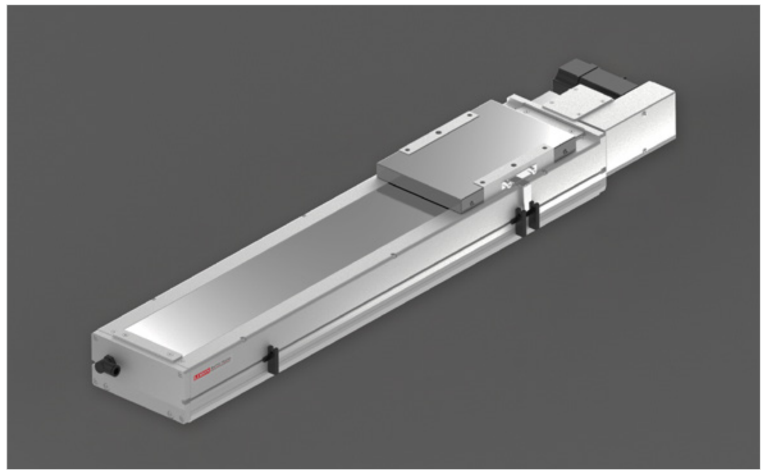


行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	508	608	708	808	908	1008	1108	1208	1308	1408	1508	1608	1708	1808	1908	2008	2108	2208	2308	2408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	8.7	9.3	10	10.6	11.2	11.8	12.4	13.1	13.7	14.3	14.9	15.5	16.2	16.8	17.4	18	18.6	19.3	19.9	20.5
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2508	2608	2708	2808	2908	3008	3108	3208	3308	3408	3508	3608	3708	3808	3908	4008	4108	4208	4308	4408
A	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167	67	167
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	21.1	21.7	22.4	23	23.6	24.2	24.8	25.5	26.1	26.7	27.3	27.9	28.6	29.2	29.8	30.4	31	31.7	32.3	32.9

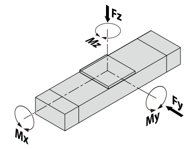
□訂購型號代碼 Code

YTC170	500	DB__ 注	4P	D01	M40	P3	A001
本體型號 Item NO.	行程 Stroke	輔助滑塊 Auxiliary Block	直綫導軌滑塊數量 Block Quantity	馬達方向 Motor Mounting Positon	馬達廠牌、功率 Motor Brand、Power Output	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor	特注式樣 Special Order No.
	100–4000, 間隔Gap100	未填寫:單滑塊	4P	D01	M 三菱 Mitsubishi 10 –	P1: 1只 1PC	
		DB__:輔助滑塊		D02	P 松下 Panasonic 20 200W	P2: 2只 2PCS	
				D03	Y 安川 Yaskawa 40 400W	P3: 3只 3PCS	
				D04	D 台達 Delta 75 –	未標記：無 No Mark:No Sensor	
				D05	1K –		
				D06			
				D07			
				D08			
				D09			

注：輔助滑塊選項相關參數參見樣本P209.



▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



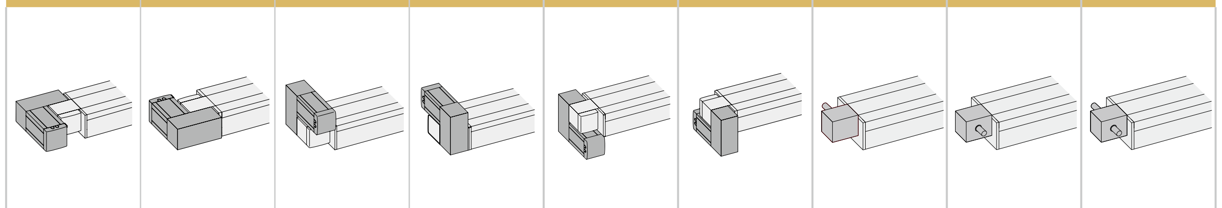
Type		4P
■F(y)	(N)	7463
■F(z)	(N)	7463
■M(x)	(N · m)	339
■M(y)	(N · m)	178
■M(z)	(N · m)	742

▪ 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 馬達安裝方向 Motor Mounting Position Version

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07	D08	D09



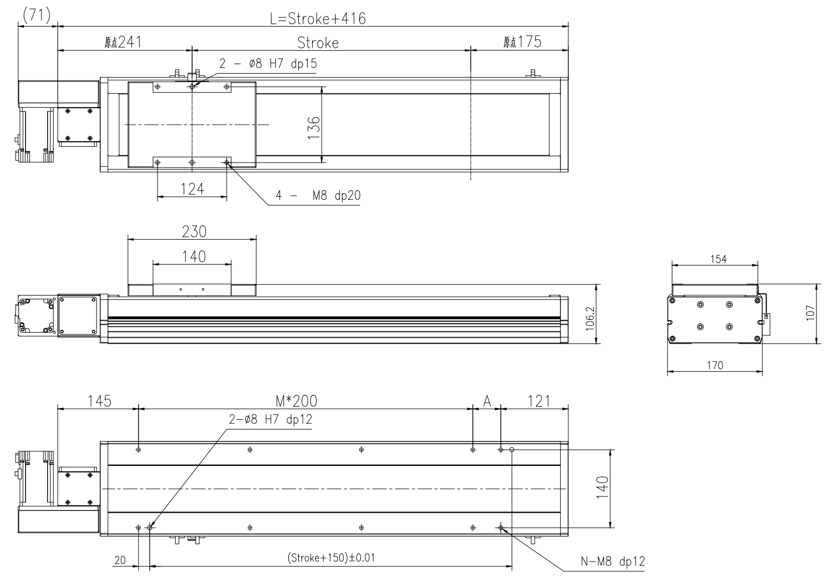
▪ 基本規格 Basic Specification

YTC 170			4P(導軌滑塊數量) Block Quantity
技術參數 Technical Parameters	位置重複精度 Repetitive Accuracy (mm)		±0.05
	皮帶輪導程 Pulley Lead (mm)		100 / 40 #注2#Note2
	皮帶型號 Belt type		5M–30
	最高速度 Maximum Speed (mm/s)		2400
	最大可搬重量 Maximum Payload *注1*Note1	水平使用Horizontal (kg)	45
		垂直使用Vertical (kg)	20
	最大空載扭矩 Max. No-load Driving Torque (N · m)		0.3
	最大扭矩 Max. Driving Torque (N · m)		6
基本規格 Basic Specification	標準行程 Stroke (mm)		100–4000 mm/ 100 Pitch
	AC伺服馬達容量 AC Servo Motor Output (W)		400
	高剛性直線滑軌 Linear Guide (mm)		20#×2 PCS
	皮帶寬度 Belt Width		30
	主機截面最大外形 Max Outline of Main Engine's Cross Section (mm)		170×107
	原點感應器 Home Sensor		EE–SX672(NPN)

#注1：測定條件爲無力矩的理論數據，根據力矩和加速度數據會相應改變，具體請參考選型軟件。
#Note1:Date changes relevently according to different torque and acclerated speed.Please refer to the LIMON calculate software.
#注2: 皮帶輪原始導程爲100mm，標準品默認附減速機構，減速後導程爲40mm。
#Note 2:Pulley's original lead is 100mm,which standard type is equipped with reduction facility normally, and its lead is 40mm after deceleration.

YTC170-4P-D01

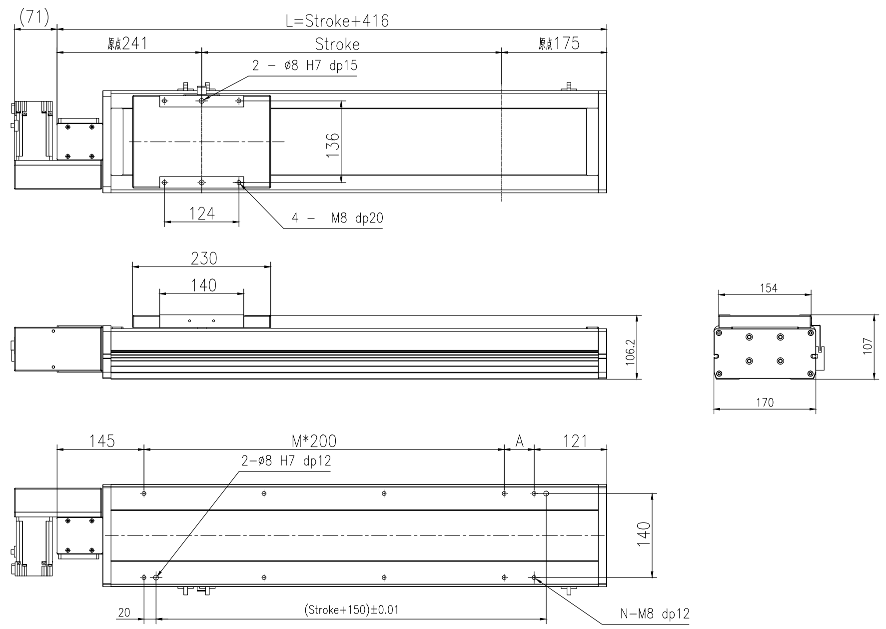
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D02

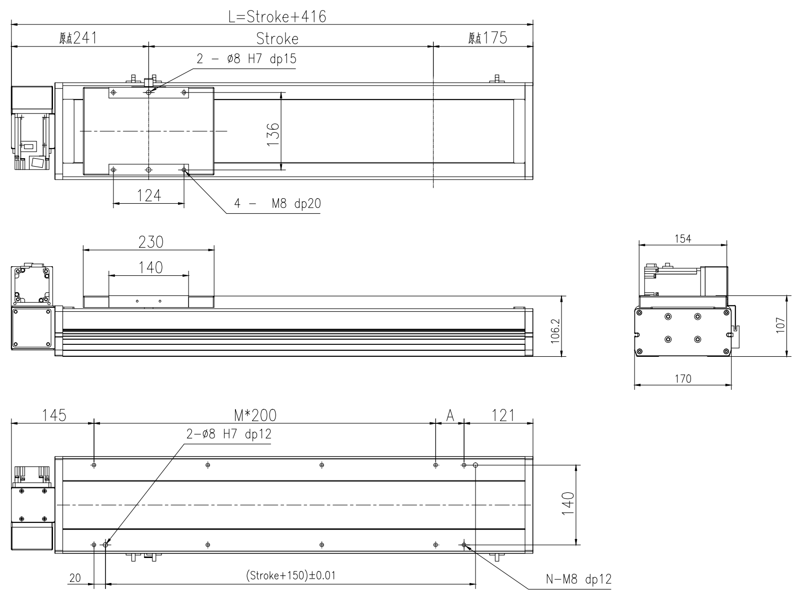
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D03

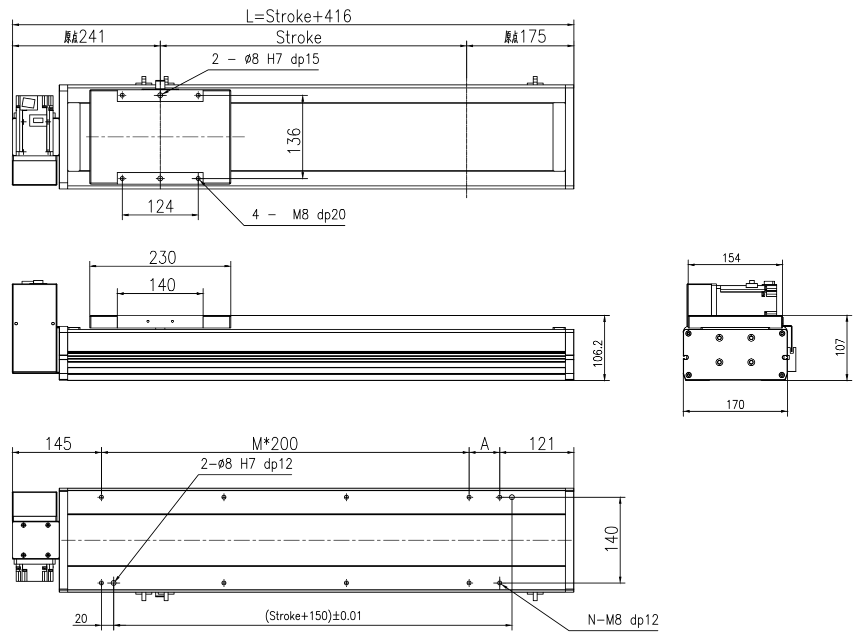
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D04

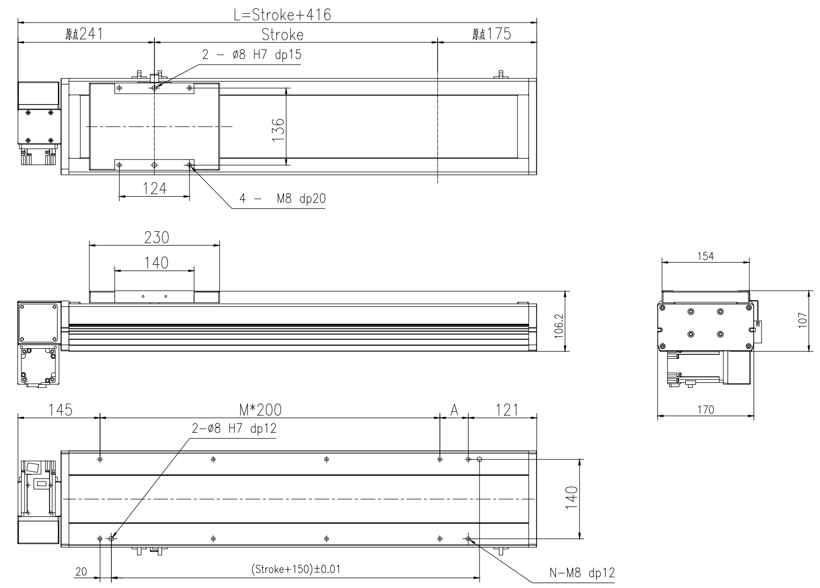
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D05

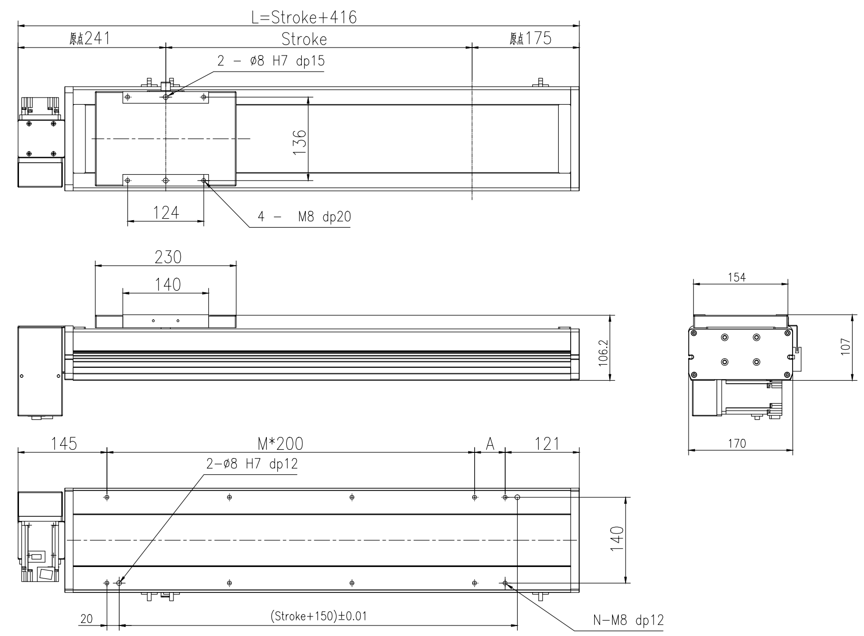
2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

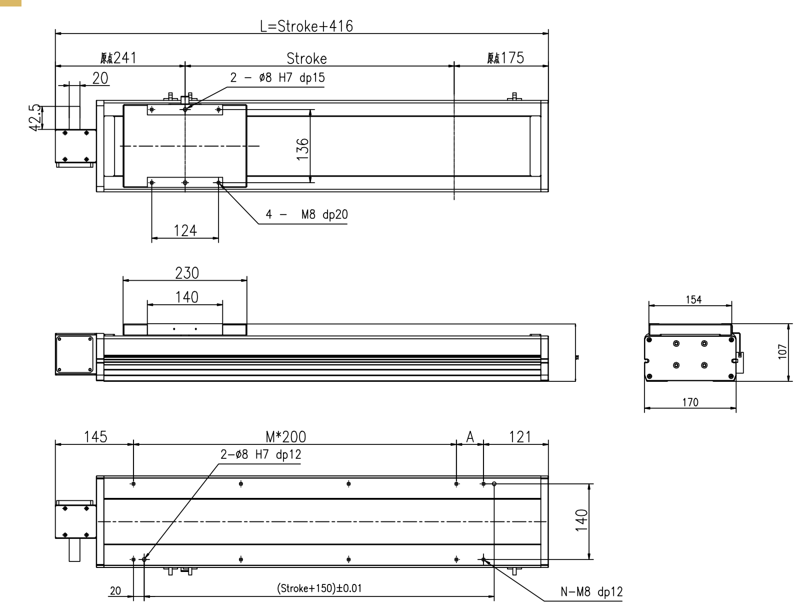
YTC170-4P-D06

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight (kg)	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke (mm)	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight (kg)	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

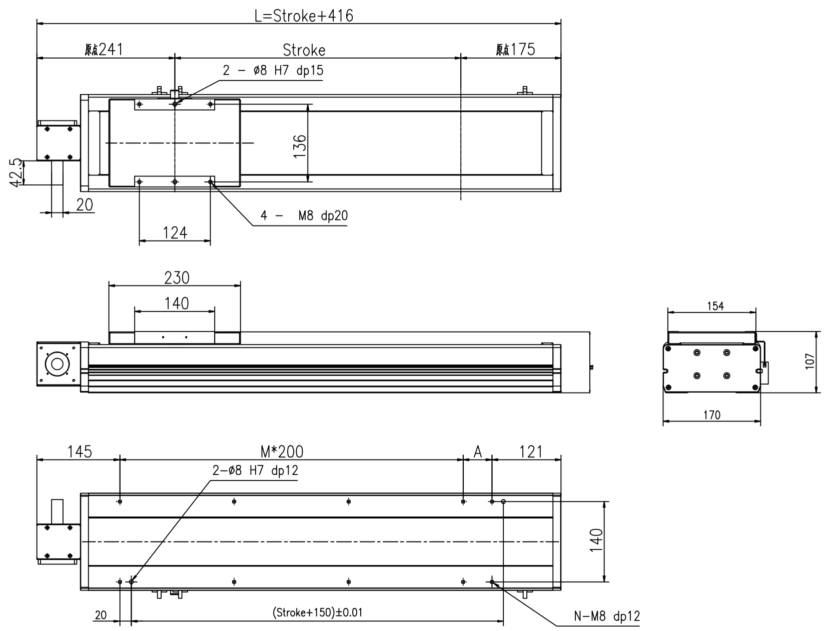
YTC170-4P-D07



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D08

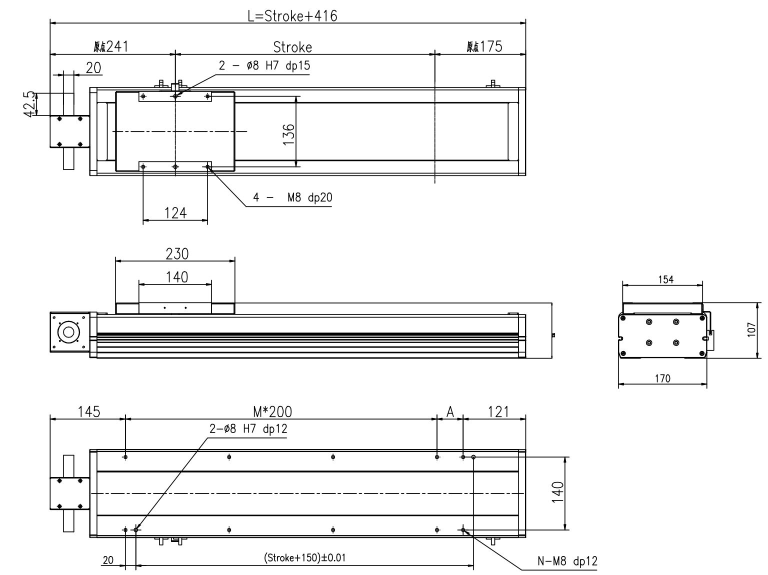


2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

YTC170-4P-D09

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



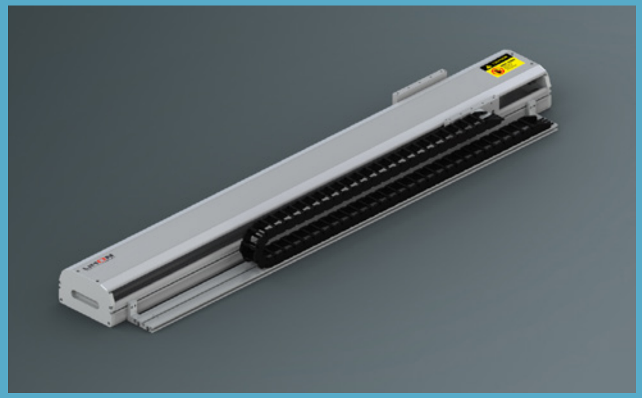
行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000
L	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816	1916	2016	2116	2216	2316	2416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
重量 Weight（kg）	12	14.6	16.2	17.8	19.4	21	22.6	24.2	25.8	27.4	29	30.6	32.2	33.8	35.4	37	38.6	40.2	41.8	43.4
行程 Stroke（mm）	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000
L	2516	2616	2716	2816	2916	3016	3116	3216	3316	3416	3516	3616	3716	3816	3916	4016	4116	4216	4316	4416
A	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150	50	150
M	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20
N	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44
重量 Weight（kg）	45	46.6	48.2	49.8	51.4	53	54.6	56.2	57.8	59.4	61	62.6	64.2	65.8	67.4	69	70.6	72.2	73.8	75.4

有鐵芯式綫性馬達驅動

Linear Motor Driven Type With Iron Core

GLC 50 / 80

MLO 110 / 135

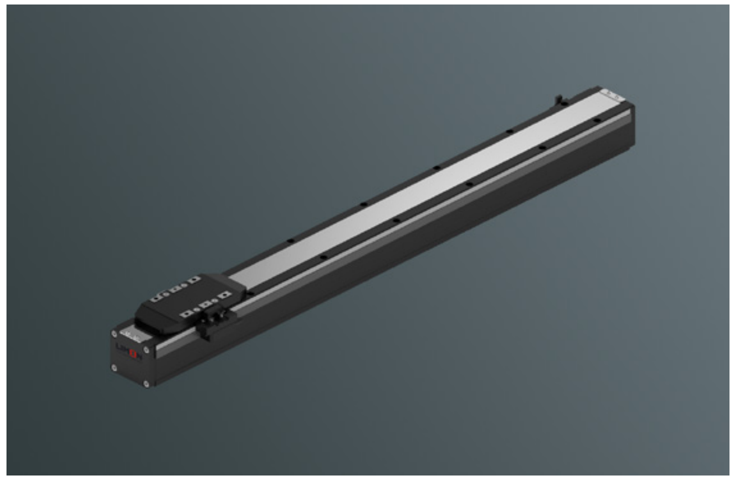


ZLO 17 / 22

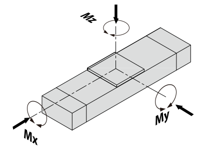
WLO 14 / 17 / 22

型號訂購碼 Code

GLC 50	C1	500	3L	M	P	P3
GLC 50D2	C1	500	3L	M	P	P3
本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
GLC 50 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	50–1650，間隔/Gap50	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	P1: 1祇 1PC
GLC 50D2 雙動子型 Double Carriage		120–1520，間隔/Gap100	5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	P2: 2祇 2PCS
			8L:8m	B: 編碼器 Encoder		P3: 3祇 3PCS
						未標記：無 No Mark: None



最大静態力和力矩 Max Static Forces And Torques



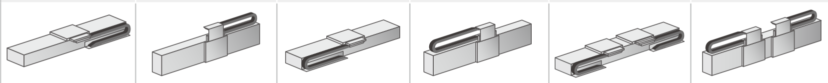
Type	GLC 50
■M(x) (N · m)	104
■M(y) (N · m)	103
■M(z) (N · m)	103

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

GLC–50				GLC–50D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

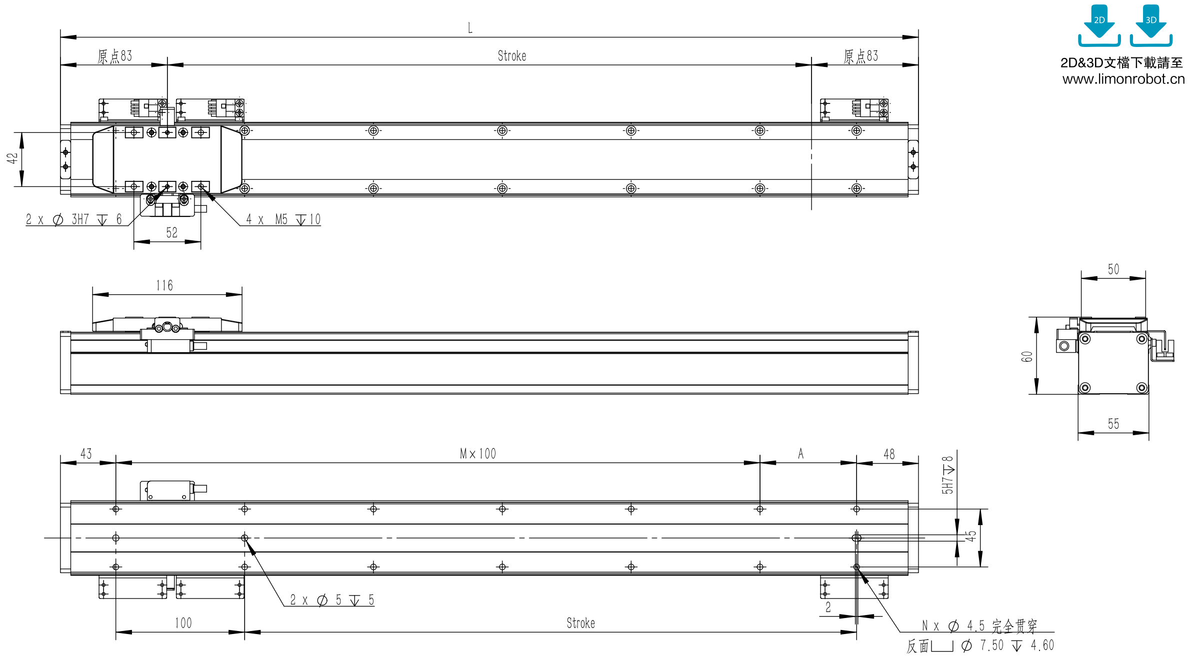
注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

機型 Type			GLC–50	GLC–50D2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method		有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core	
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy		±2μm	
	綫性度 Strength	X–X	20μm/300mm	
		Y–Y	20μm/300mm	
	最大負載（加速度1G工况下） Max load		5 kg	
	最大速度(MM/S) Max Speed		4 m/s	
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed		4G	
馬達參數 Technical Parameters	峰值電流（Peak Current）		3.6Arms	
	持續電流（Continuous Current）		0.9Arms	
	峰值推力（Peak Thrust）		150 N	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)		50 N	
	相間電阻（Interphase Resistance）		24.6Ω	
	相間電感（Interphase Inductance）		70.2 mH	
	磁極距（Maagnetic Pole Distance)		20mm	
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke		50–1650 mm / 50 pitch	120–1520 mm / 100 pitch
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section		55×60	
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)	

GLC50–C1

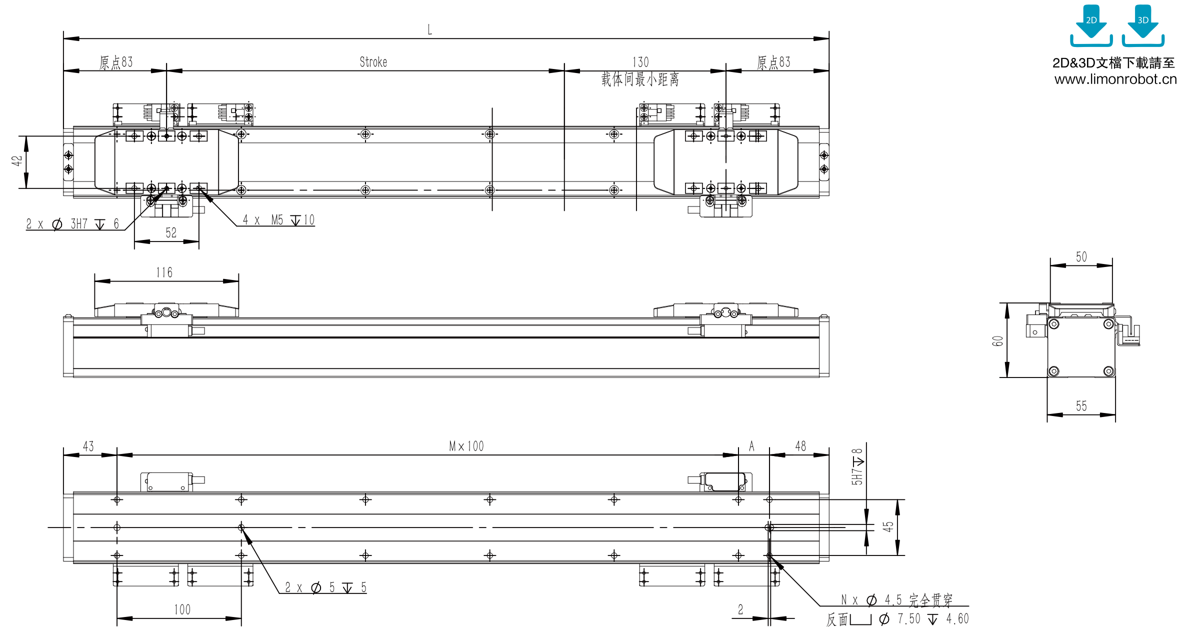
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	50	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	1550	1600	1650
總長 Length（L）	216	266	316	366	416	466	516	566	616	666	716	766	816	866	916	966	1016	1066	1116	1166	1216	1266	1316	1366	1416	1466	1516	1566	1616	1666	1716	1766	1816
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25
重量 Weight (kg)	1.68	1.93	2.18	2.43	2.68	2.93	3.18	3.43	3.68	3.93	4.18	4.43	4.68	4.93	5.18	5.43	5.68	5.93	6.18	6.43	6.68	6.93	7.18	7.43	7.68	7.93	8.18	8.43	8.68	8.93	9.18	9.43	9.68

GLC50D2–C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

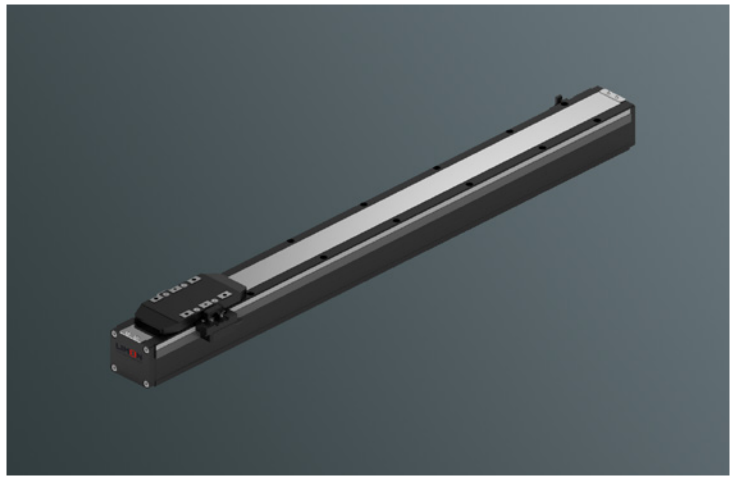


行程 Stroke（mm）	120	220	320	420	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520
總長 Length（L）	416	516	616	716	816	916	1016	1116	1216	1316	1416	1516	1616	1716	1816
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38
A	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25	25
重量 Weight (kg)	3.2	3.7	4.2	4.7	5.2	5.7	6.2	6.7	7.2	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2

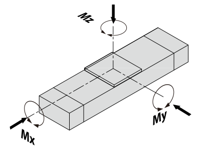
GLC Series

型號訂購碼 Code

GLC 80	C1	500	3L	M	P	P3
GLC 80D2	C1	500	3L	M	P	P3
本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	编碼器 Encoder	驅動器 Driver	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
GLC 80 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	50–1650，間隔/Gap50	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	P1: 1祇 1PC
GLC 80D2 雙動子型 Double Carriage		100–1500，間隔/Gap100	5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	P2: 2祇 2PCS
			8L:8m	B: 编碼器 Encoder		P3: 3祇 3PCS
						未標記：無 No Mark: None



最大静態力和力矩
Max Static Forces And Torques

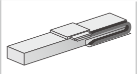
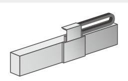
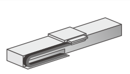
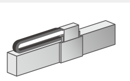
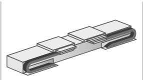
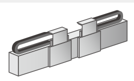


Type	GLC 80
■M(x) (N·m)	626
■M(y) (N·m)	318
■M(z) (N·m)	318

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

GLC–80				GLC–80D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging
					

搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

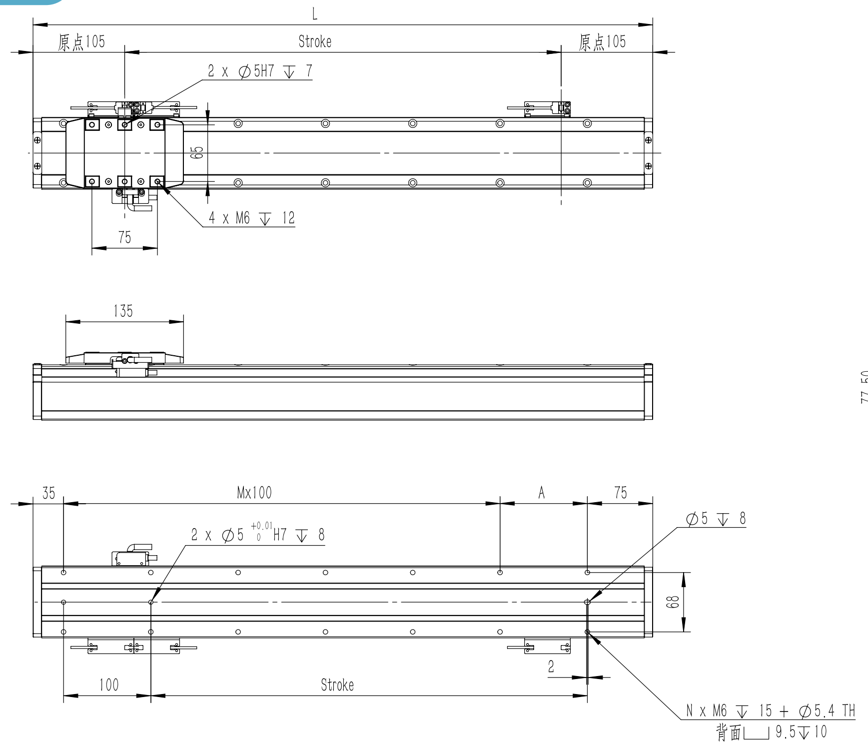
注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

	機型 Type		GLC–80	GLC–80D2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method		有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core	
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy		±2μm	
	綫性度 Strength	X–X	20μm/300mm	
		Y–Y	20μm/300mm	
	最大負載（加速度1G工况下） Max load		20 kg	
	最大速度(MM/S) Max Speed		4 m/s	
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed		4G	
馬達參數 Technical Parameters	峰值電流（Peak Current）		9Arms	
	持續電流（Continuous Current）		2.4Arms	
	峰值推力（Peak Thrust）		257 N	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)		82 N	
	相間電阻（Interphase Resistance）		3.1Ω	
	相間電感（Interphase Inductance）		15.5 mH	
	磁極距（Maagnetic Pole Distance)		24mm	
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke		50–1650 mm / 50 pitch	100–1500 mm / 100pitch
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section		82×77.5	
	原點感應器 Home Sensor		PM–Y45(NPN)	

GLC80–C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

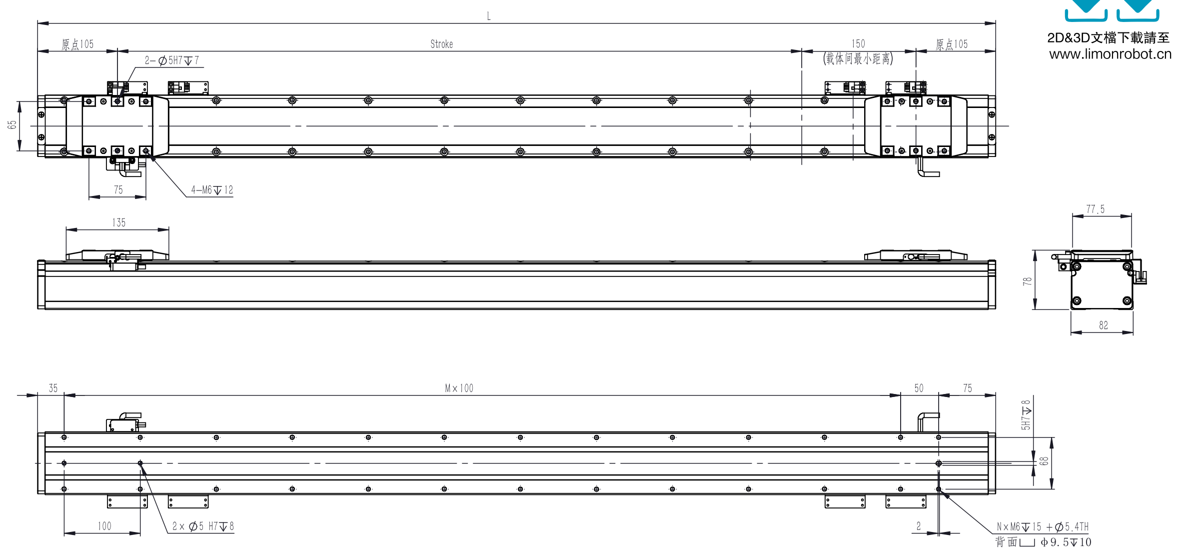


行程 Stroke（mm）	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
總長 Length（L）	260	310	360	410	460	510	560	610	660	710	760	810	860	910	960	1010
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
重量 Weight (kg)	3.39	3.83	4.27	4.71	5.15	5.59	6.03	6.47	6.91	7.35	7.79	8.23	8.67	9.11	9.55	9.99

行程 Stroke（mm）	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650
總長 Length（L）	1060	1110	1160	1210	1260	1310	1360	1410	1460	1510	1560	1610	1660	1710	1760	1810	1860
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
重量 Weight (kg)	10.43	10.87	11.31	11.75	12.19	12.63	13.07	13.51	13.95	14.39	14.83	15.27	15.71	16.15	16.59	17.03	17.47

GLC80D2–C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



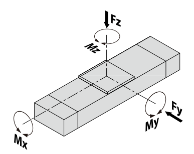
行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500
總長 Length（L）	460	560	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36
重量 Weight (kg)	6.48	7.36	8.24	9.12	10	10.88	11.76	12.64	13.52	14.4	15.28	16.16	17.04	17.92	18.8

GLC Series

型號訂購碼 Code

MLO110	C1	500	3L	M	P	RH	T	P3
MLO110D2	C1	500	3L	M	P		T	P3
本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
MLO 110 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	100–4500，間隔/Gap100	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1祇 1PC
MLO110D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	未標記：無 No Mark: None	P2：2祇 2PCS
			8L:8m	B: 編碼器 Encoder		RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right		P3：3祇 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left		未標記：無 No Mark: None

最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



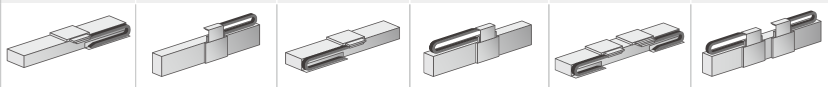
規格 Type		MLO110-C1	MLO110-C2
■F(y)	(N · m)	4295	5580
■F(z)	(N · m)	4295	5580
■M(x)	(N · m)	112	112
■M(y)	(N · m)	83	145
■M(z)	(N · m)	276	465

· 除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

MLO-110				MLO-110D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

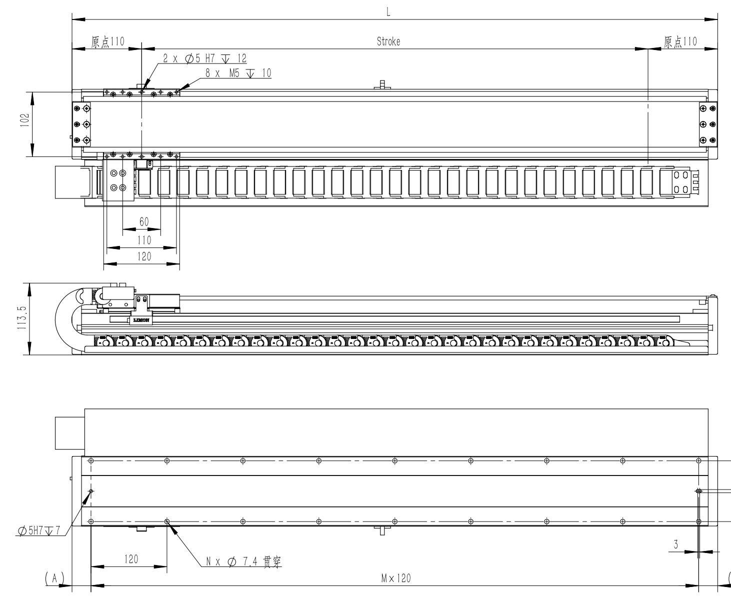
注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

	機型 Type		MLO110–C1	MLO110D2–C1	MLO110–C2	MLO110D2–C2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method		有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core			
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy		±2μm			
	綫性度 Strength	X–X	20μm/300mm			
		Y–Y	20μm/300mm			
	最大負載（加速度1G工況下） Max load		25 kg		50 kg	
	最大速度(MM/S) Max Speed		4 m/s			
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed		4G			
馬達參數 Technical Parameters	峰值電流（Peak Current）		7.2 Arms		7.1Arms	
	持續電流（Continuous Current）		3.6 Arms		3.5Arms	
	峰值推力（Peak Thrust）		240 N		480 N	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)		120 N		240 N	
	相間電阻（Interphase Resistance）		3.6Ω		6.9 Ω	
	相間電感（Interphase Inductance）		19.4 mH		38.7 mH	
	磁極距（Maagnetic Pole Distance)		24mm			
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke		100–4500 mm / 100 pitch			
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section		110*96			
	原點感應器 Home Sensor		PM–T45(NPN)			

MLO110–C1

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

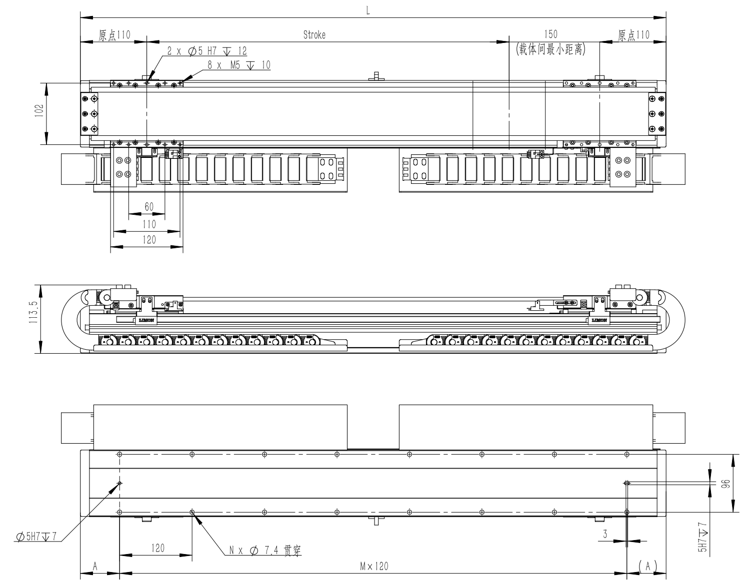


行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	320	420	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520
M	2	3	3	4	5	6	7	8	8	9	10	11	12	13	13	14	15	16	17	18	18	19	20
N	6	8	8	10	12	14	16	18	18	20	22	24	26	28	28	30	32	34	36	38	38	40	42
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60
重量 Weight (kg)	6.76	7.87	9.63	11.00	12.38	13.73	15.10	16.46	17.84	19.21	20.57	21.94	23.29	24.81	26.16	27.53	28.91	30.27	31.64	33.00	34.37	35.74	37.10

行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2620	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620	4720
M	21	22	23	23	24	25	26	27	28	28	29	30	31	32	33	33	34	35	36	37	38	38
N	44	46	48	48	50	52	54	56	58	58	60	62	64	66	68	68	70	72	74	76	78	78
A	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80
重量 Weight (kg)	38.48	39.85	41.34	42.70	44.07	45.45	46.80	48.17	49.53	50.91	52.28	53.64	55.01	56.37	57.88	59.23	60.60	61.98	63.34	64.71	66.07	67.44

MLO110D2–C1

2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670
M	3	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
N	8	10	12	12	14	16	18	20	22	22	24	26	28	30	32	32	34	36	38	40	42	42	44
A	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75
重量 Weight (kg)	10.96	12.31	13.69	15.05	16.15	17.79	19.15	20.52	21.88	23.26	24.63	26.12	27.50	28.85	30.22	31.58	32.95	34.33	35.69	37.06	38.42	39.79	41.16

行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2770	2870	2970	3070	3170	3270	3370	3470	3570	3670	3770	3870	3970	4070	4170	4270	4370	4470	4570	4670	4770	4870
M	22	23	24	25	25	26	27	28	29	30	30	31	32	33	34	35	35	36	38	38	39	40
N	46	48	50	52	52	54	56	58	60	62	62	64	66	68	70	72	72	74	76	78	80	82
A	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35
重量 Weight (kg)	42.65	44.03	45.38	46.76	48.12	49.49	50.87	52.22	53.59	54.95	56.33	57.70	59.19	60.57	61.92	63.30	64.65	66.02	67.40	68.76	70.13	71.49

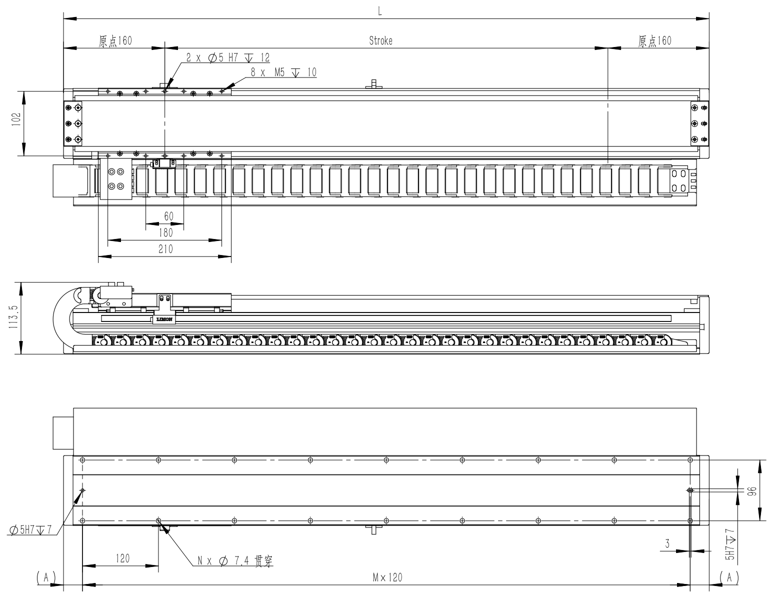
MLO Series

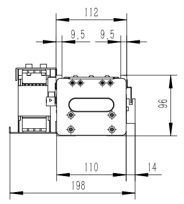
MLO 110 GLC系列有鐵芯式綫性馬達驅動
GLC Series Linear Motor Driven Type With Iron Core

MLO Series

MLO110-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



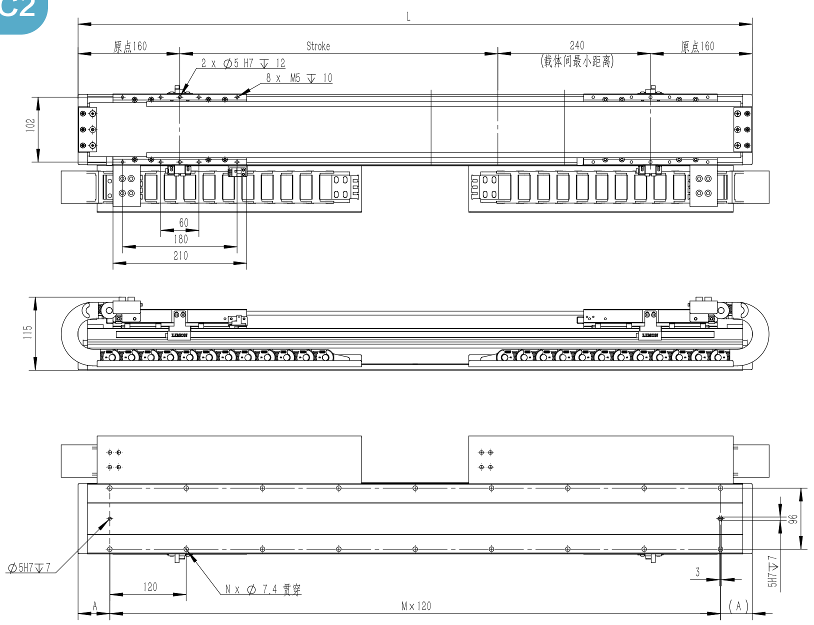


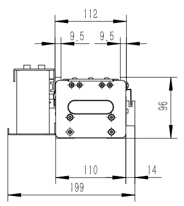
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length (L)	420	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620
M	3	3	4	5	6	7	8	8	9	10	11	12	13	13	14	15	16	17	18	18	19	20	21
N	8	8	10	12	14	16	18	18	20	22	24	26	28	28	30	32	34	36	38	38	40	42	44
A	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50
重量 Weight (kg)	8.92	10.68	12.05	13.43	14.79	16.16	17.52	18.89	19.73	21.75	23.00	24.35	25.86	27.22	28.59	29.97	31.32	32.69	34.05	35.43	36.80	38.16	39.53

行程 Stroke (mm)	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length (L)	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620	4720	4820
M	22	23	23	24	25	26	27	28	28	29	30	31	32	33	33	34	35	36	37	38	38	39
N	46	48	48	50	52	54	56	58	58	60	62	64	66	68	68	70	72	74	76	78	78	80
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70
重量 Weight (kg)	40.88	42.40	43.75	45.12	46.50	47.86	49.23	50.59	51.96	53.33	54.69	56.07	57.42	58.93	60.29	61.66	63.04	64.39	65.76	67.12	68.50	69.87

MLO110D2-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn





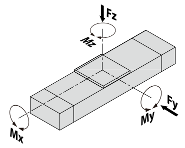
行程 Stroke (mm)	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length (L)	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
M	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21	22	23
N	12	12	14	16	18	20	22	22	24	26	28	30	32	32	34	36	38	40	42	42	44	46	48
A	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50
重量 Weight (kg)	15.69	17.04	18.42	19.79	21.15	22.52	23.88	25.26	26.63	27.98	29.36	30.71	32.22	33.58	34.95	36.33	37.69	39.06	40.41	41.79	43.16	44.52	45.90

行程 Stroke (mm)	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length (L)	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360	4460	4560	4660	4760	4860	4960	5060
M	24	25	25	26	27	28	29	30	30	31	32	33	34	35	35	36	37	38	39	40	40	41
N	50	52	52	54	56	58	60	62	62	64	66	68	70	72	72	74	76	78	80	82	82	84
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70
重量 Weight (kg)	47.25	48.76	50.12	51.49	52.86	54.22	55.59	57.22	58.33	59.70	61.05	62.43	63.78	65.29	66.65	68.02	69.40	70.76	72.13	73.48	74.86	76.23

型號訂購碼 Code

MLO135	C1	500	3L	M	P	RH	T	P3
MLO135D2	C1	500	3L	M	P		T	P3
本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
MLO 135 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	100–4500，間隔/Gap100	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1衹 1PC
MLO135D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	未標記：無 No Mark: None	P2：2衹 2PCS
			8L:8m	B: 編碼器 Encoder		RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right		P3：3衹 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left		未標記：無 No Mark: None

最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



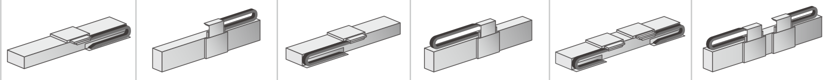
規格 Type		MLO135-C1	MLO135-C2
■F(y)	(N · m)	5370	6980
■F(z)	(N · m)	5370	6980
■M(x)	(N · m)	142	142
■M(y)	(N · m)	104	180
■M(z)	(N · m)	346	582

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

MLO-135				MLO-135D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall-hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall-hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall-hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD-AP1	脉衝
		CDHD-EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN-SL	脉衝
		MBDLN-BL	EtherCAT

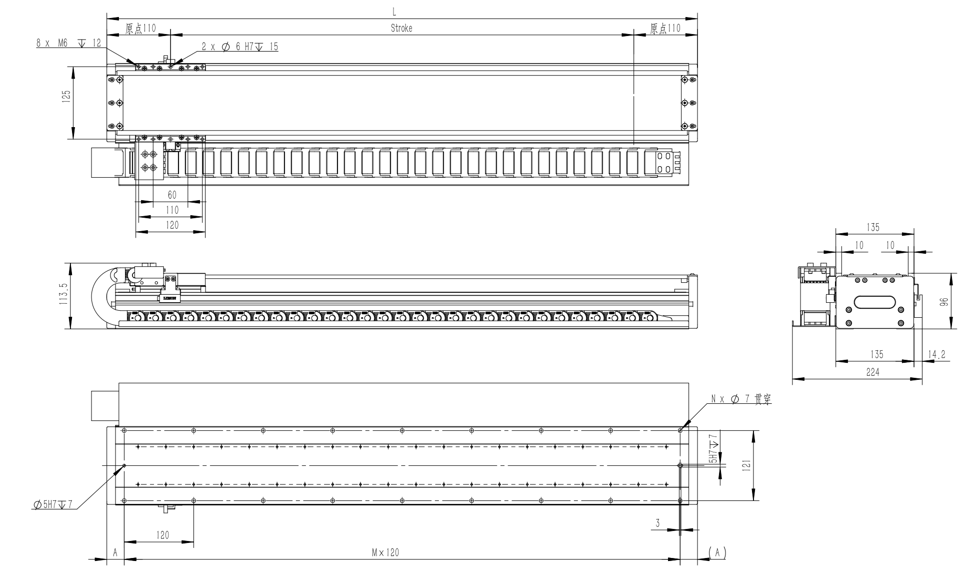
注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

	機型 Type		MLO135-C1	MLO135D2-C1	MLO135-C2	MLO135D2-C2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method		有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core			
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy		±2μm			
	綫性度 Strength	X-X	20μm/300mm			
		Y-Y	20μm/300mm			
	最大負載（加速度1G工况下） Max load		40 kg		80 kg	
	最大速度(MM/S) Max Speed		4 m/s			
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed		4G			
馬達參數 Technical Parameters	峰值電流（Peak Current）		7.2 Arms		21.9 Arms	
	持續電流（Continuous Current）		3.6 Arms		7.3Arms	
	峰值推力（Peak Thrust）		480 N		1200 N	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)		240 N		480 N	
	相間電阻（Interphase Resistance）		5.4Ω		2.8 Ω	
	相間電感（Interphase Inductance）		30 mH		16.1 mH	
	磁極距（Maagnetic Pole Distance)		24mm			
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke		100–4500 mm / 100 pitch			
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section		135*96			
	原點感應器 Home Sensor		PM-Y45(NPN)			

MLO135-C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

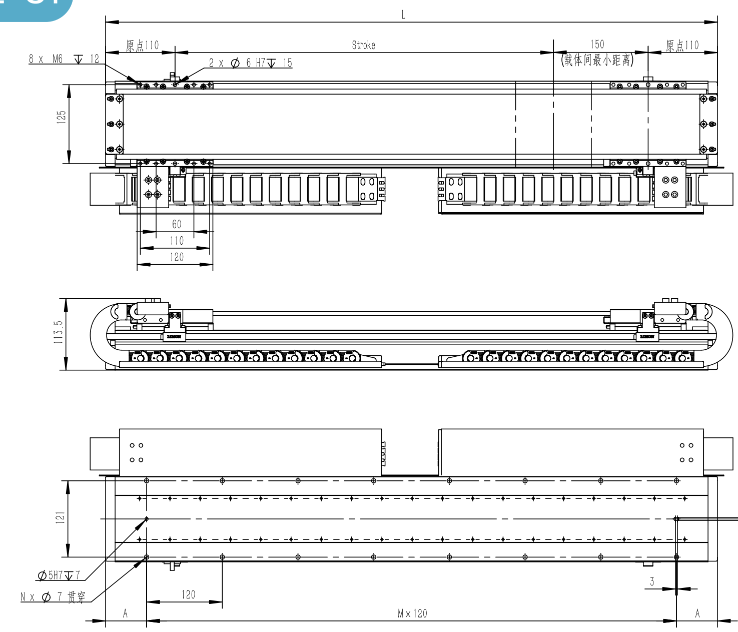


行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	320	420	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520
M	2	3	3	4	5	6	7	8	8	9	10	11	12	13	13	14	15	16	17	18	18	19	20
N	6	8	8	10	12	14	16	18	18	20	22	24	26	28	28	30	32	34	36	38	38	40	42
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60
重量 Weight (kg)	8.18	9.33	11.50	13.08	14.65	16.18	17.76	19.29	20.86	22.44	23.97	25.54	27.07	28.86	30.39	31.96	33.54	35.07	36.64	38.17	39.75	41.32	42.85

行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2620	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620	4720
M	21	22	23	23	24	25	26	27	28	28	29	30	31	32	33	33	34	35	36	37	38	38
N	44	46	48	48	50	52	54	56	58	58	60	62	64	66	68	68	70	72	74	76	78	78
A	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80
重量 Weight (kg)	44.43	46.00	47.75	49.28	50.85	52.43	53.96	55.53	57.06	58.64	60.21	61.74	63.32	64.84	66.63	68.16	69.73	71.31	72.84	74.42	75.94	77.52

MLO135D2-C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

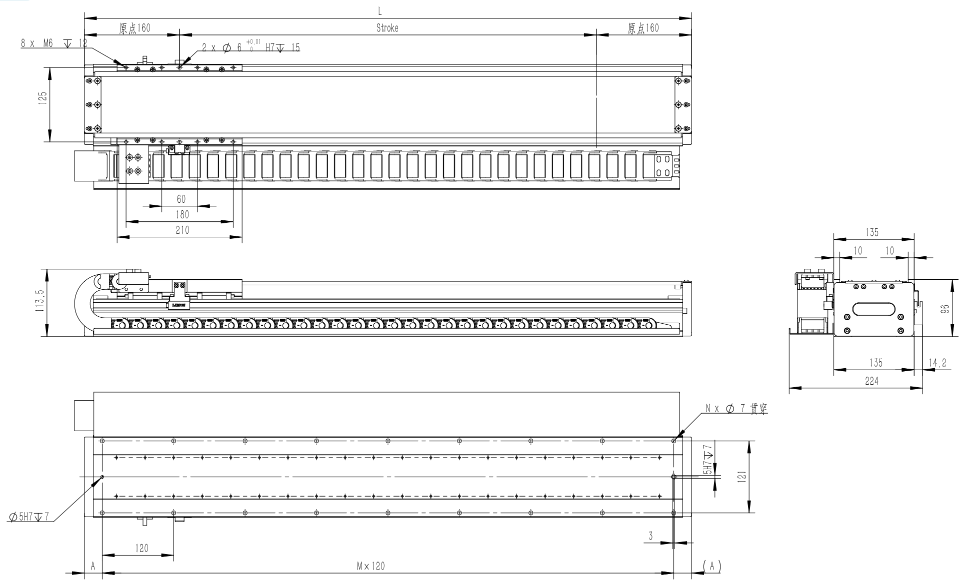


行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	470	570	670	770	870	970	1070	1170	1270	1370	1470	1570	1670	1770	1870	1970	2070	2170	2270	2370	2470	2570	2670
M	3	4	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21
N	8	10	12	12	14	16	18	20	22	22	24	26	28	30	32	32	34	36	38	40	42	42	44
A	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75
重量 Weight (kg)	13.49	15.01	16.59	18.12	19.26	21.27	22.80	24.37	25.90	27.48	29.05	30.80	32.37	33.90	35.48	37.01	38.58	40.16	41.69	43.26	44.79	46.37	47.94

行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2770	2870	2970	3070	3170	3270	3370	3470	3570	3670	3770	3870	3970	4070	3170	4270	4370	4470	4570	4670	4770	4870
M	22	23	24	25	25	26	27	28	29	30	30	31	32	33	34	35	35	36	37	38	39	40
N	46	48	50	52	52	54	56	58	60	62	62	64	66	68	70	72	72	74	76	78	80	82
A	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35	85	75	65	55	45	35
重量 Weight (kg)	49.68	51.26	52.78	54.36	55.89	57.46	59.04	60.57	62.14	63.67	65.25	66.83	68.57	70.15	71.67	73.25	74.78	76.35	77.93	79.46	81.03	82.56

MLO Series

MLO135-C2

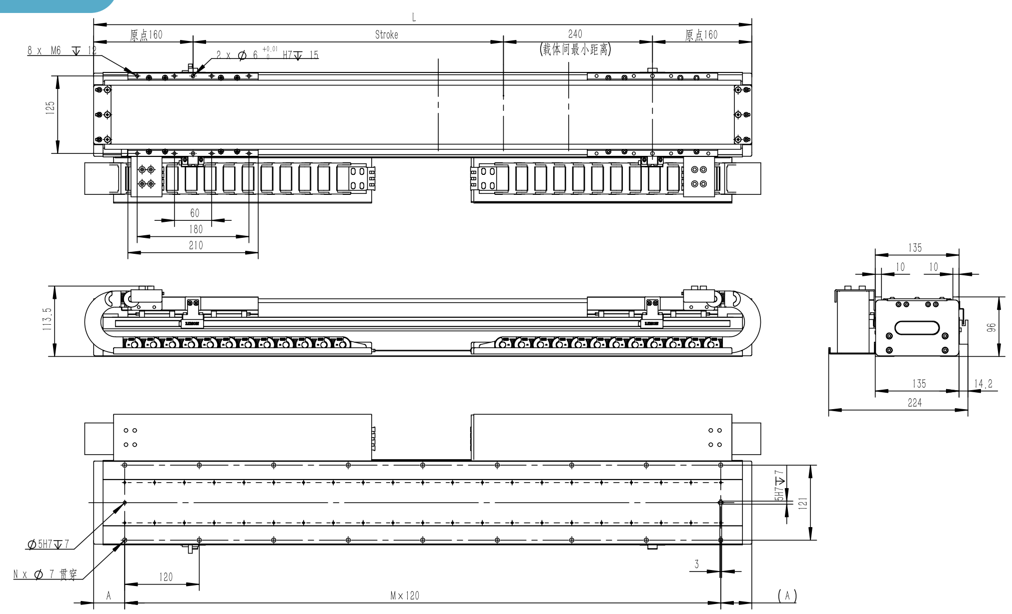


2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	420	520	620	720	820	920	1020	1120	1220	1320	1420	1520	1620	1720	1820	1920	2020	2120	2220	2320	2420	2520	2620
M	3	3	4	5	6	7	8	8	9	10	11	12	13	13	14	15	16	17	18	18	19	20	21
N	8	8	10	12	14	16	18	18	20	22	24	26	28	28	30	32	34	36	38	38	40	42	44
A	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50
重量 Weight (kg)	11.44	12.97	14.54	16.12	17.65	19.22	20.75	22.33	23.90	26.66	27.22	28.53	30.32	31.85	33.43	35.00	36.53	38.11	39.64	41.21	42.79	44.32	45.89

行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2720	2820	2920	3020	3120	3220	3320	3420	3520	3620	3720	3820	3920	4020	4120	4220	4320	4420	4520	4620	4720	4820
M	22	23	23	24	25	26	27	28	28	29	30	31	32	33	33	34	35	36	37	38	38	39
N	46	48	48	50	52	54	56	58	58	60	62	64	66	68	68	70	72	74	76	78	78	80
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70
重量 Weight (kg)	47.42	49.21	50.74	52.31	53.89	55.42	56.99	58.52	60.10	61.67	63.20	64.78	66.30	68.10	69.63	71.20	72.78	74.31	75.88	77.41	78.99	80.56

MLO135D2-C2



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300
總長 Length（L）	660	760	860	960	1060	1160	1260	1360	1460	1560	1660	1760	1860	1960	2060	2160	2260	2360	2460	2560	2660	2760	2860
M	5	5	6	7	8	9	10	10	11	12	13	14	15	15	16	17	18	19	20	20	21	22	23
N	12	12	14	16	18	20	22	22	24	26	28	30	32	32	34	36	38	40	42	42	44	46	48
A	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50
重量 Weight (kg)	19.40	20.93	22.51	24.08	25.61	27.19	28.72	30.29	31.87	33.40	34.97	36.50	38.29	39.82	41.39	42.97	44.50	46.07	47.60	49.18	50.75	52.28	53.86

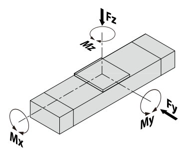
行程 Stroke（mm）	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	3100	3200	3300	3400	3500	3600	3700	3800	3900	4000	4100	4200	4300	4400	4500
總長 Length（L）	2960	3060	3160	3260	3360	3460	3560	3660	3760	3860	3960	4060	4160	4260	4360	4460	4560	4660	4760	4860	4960	5060
M	24	25	25	26	27	28	29	30	30	31	32	33	34	35	35	36	37	38	39	40	40	41
N	50	52	52	54	56	58	60	62	62	64	66	68	70	72	72	74	76	78	80	82	82	84
A	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70	60	50	40	30	80	70
重量 Weight (kg)	55.38	57.18	58.71	60.28	61.86	63.39	64.96	66.49	68.07	69.64	71.17	72.75	74.27	76.06	77.59	79.16	80.74	82.27	83.85	85.37	86.95	88.53

型號訂購碼 Code

ZLO 17	C1	500	3L	M	P	RH		T	P3
ZLO 17D2	C1	500	3L	M	P		H	T	P3

本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	安裝方式 Mounting	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
ZLO17 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	180–2460，間隔/Gap120	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	H:水平安裝 Horizontal	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1衹 1PC
ZLO17D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	W:側挂安裝 Wall-hanging	未標記：無 No Mark: None	P2：2衹 2PCS
	C3:超長型動子 Ultralong Coil		8L:8m			RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right			P3：3衹 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left			未標記：無 No Mark: None

▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



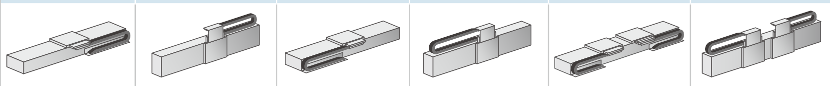
規格 Type	ZLO17–C1	ZLO17–C2	ZLO17–C3
■F(y) (N · m)	7463	9702	11941
■F(z) (N · m)	7463	9702	11941
■M(x) (N · m)	339	339	475
■M(y) (N · m)	167	369	517
■M(z) (N · m)	696	1186	1660

· **除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：**
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

ZLO–17				ZLO–17D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging



▪ 搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

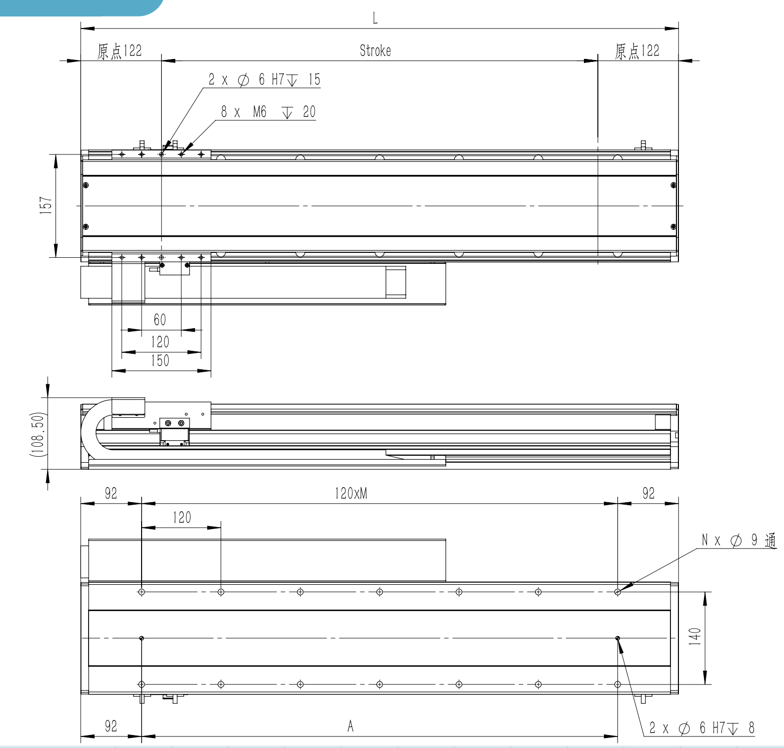
▪ 基本規格 Basic Specification

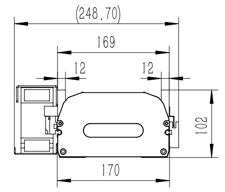
	機型 Type	ZLO17–C1	ZLO17–C2	ZLO17–C3
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method	有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core		
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy	5 #1		
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)	100	180	270
	最大推力（N） Max Thrust(N)	280	504	756
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed	4G		
	最大速度(MM/S) Max Speed	4000		
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke	180–2460 mm / 120 pitch		
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section	183*102		
	高剛性直綫滑軌 (mm) High Stiffness Linear Guide	20型導軌 2支/ 20 Guide 2 PCS		
	履帶内部容積：Internal Capacity of Caterpillar Band	17*25		
	原點感應器 Home Sensor	EE–SX672(NPN)		

注#1：
1、最高速度隨最小分辨率而變化。
2、動作速度、加速度等規格受負載的限制。
3、加速度爲2G動作時的負載，所到達速度，受推力和速度特性的限制。
4、反復運動0背隙。

Note #1:
1. The max speed depends on the minimum resolution.
2. Movement speed and accelerated speed are restricted by the load.
3. The load that when the accelerated speed is 2G ,and then speed reached is restricted by the thrust and its speed characteristics.
4. Repetitive movement with zero back clearance.

ZLO 17–C1

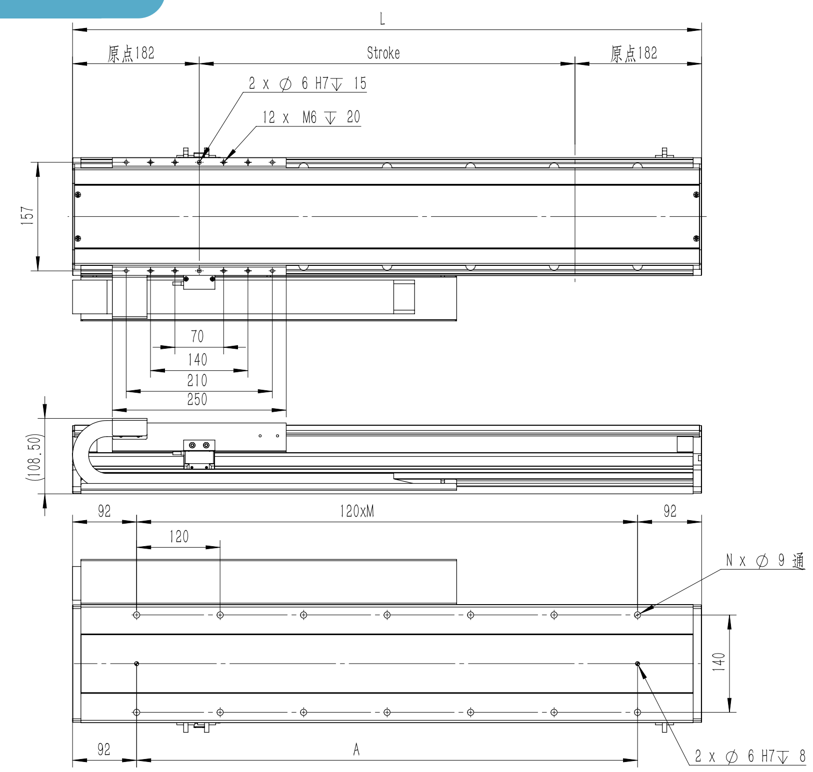


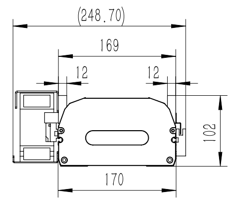


2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length（L）	424	544	664	784	904	1024	1144	1264	1384	1504	1624	1744	1864	1984	2104	2224	2344	2464	2584	2704
M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21
A	240	360	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520
N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44
重量 Weight（kg）	14	16.3	18.6	20.9	23.2	25.5	27.8	30.1	32.4	34.7	37	39.3	41.6	43.9	46.2	48.5	50.8	53.1	55.4	57.7

ZLO 17–C2



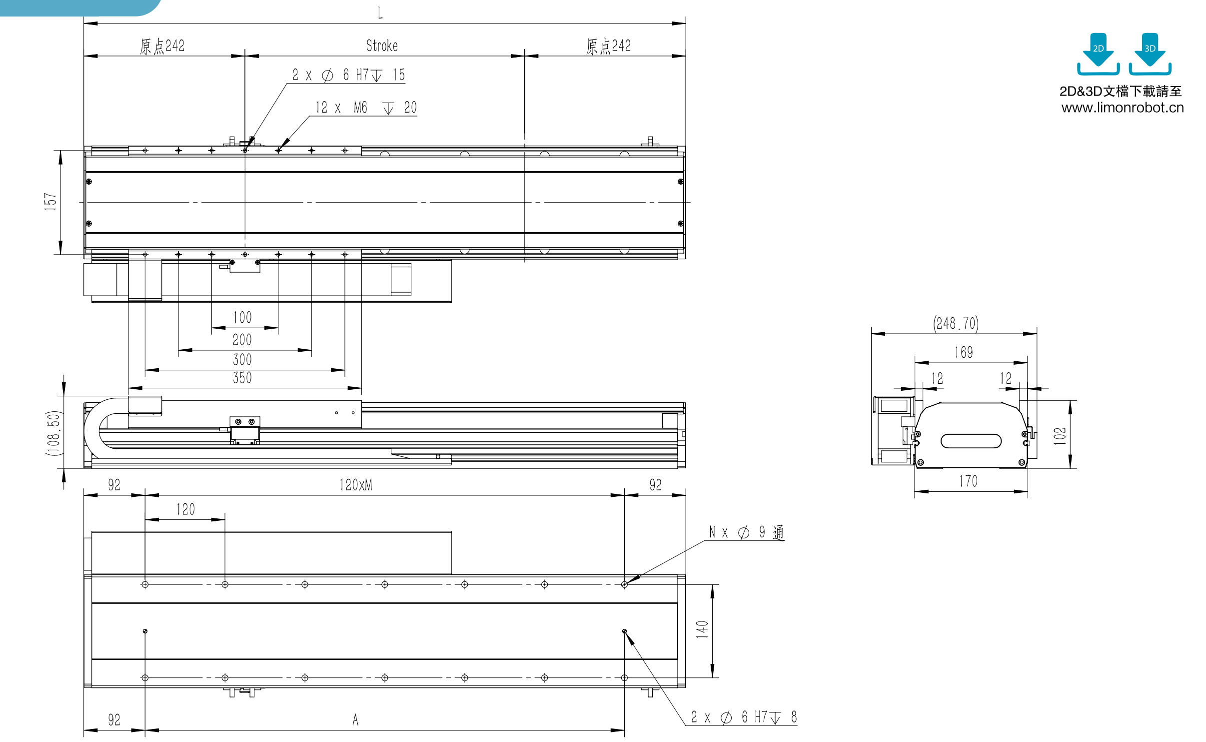


2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length（L）	544	664	784	904	1024	1144	1264	1384	1504	1624	1744	1864	1984	2104	2224	2344	2464	2584	2704	2824
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
A	360	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
重量 Weight（kg）	15.8	18.1	20.4	22.7	25	27.3	29.6	31.9	34.2	36.5	38.8	41.1	43.4	45.7	48	50.3	52.6	54.9	57.2	59.5

ZLO Series

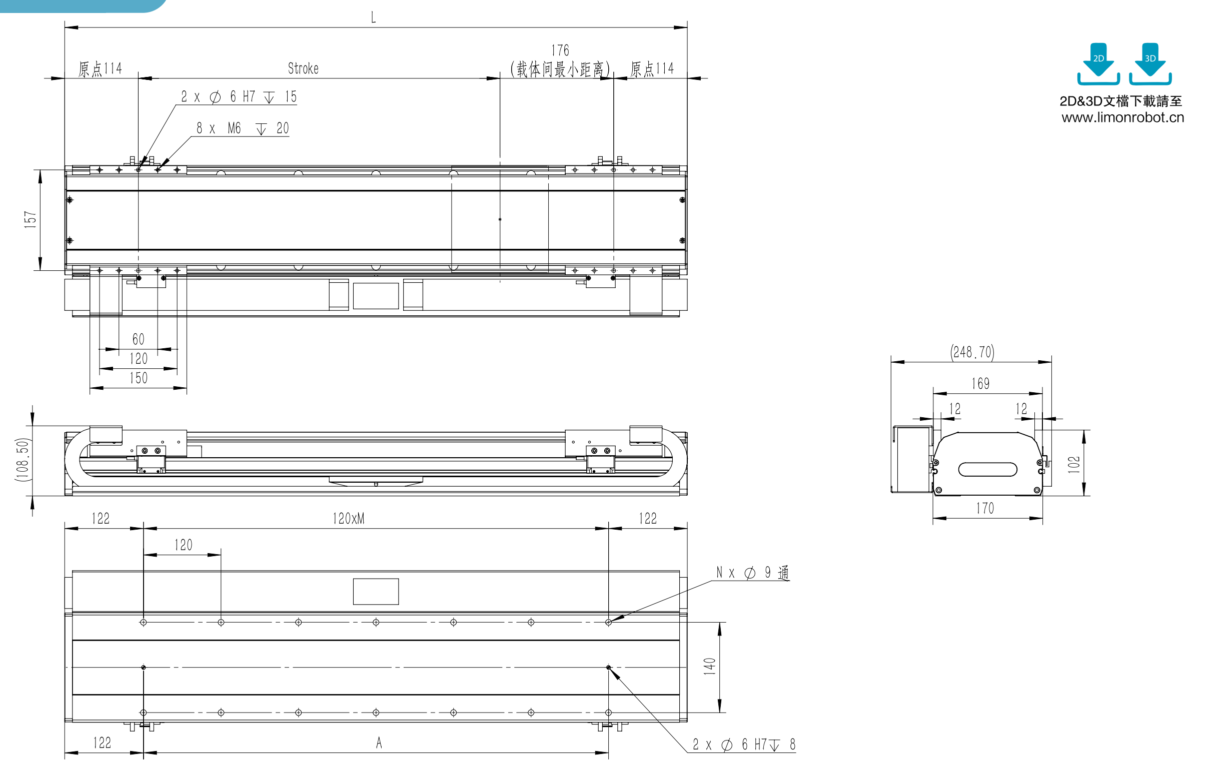
ZLO 17-C3



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length (L)	664	784	904	1024	1144	1264	1384	1504	1624	1744	1864	1984	2104	2224	2344	2464	2584	2704	2824	2944
M	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23
A	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48
重量 Weight (kg)	17.8	20.1	22.4	24.7	27	29.3	31.6	33.9	36.2	38.5	40.8	43.1	45.4	47.7	50	52.3	54.6	56.9	59.2	61.5

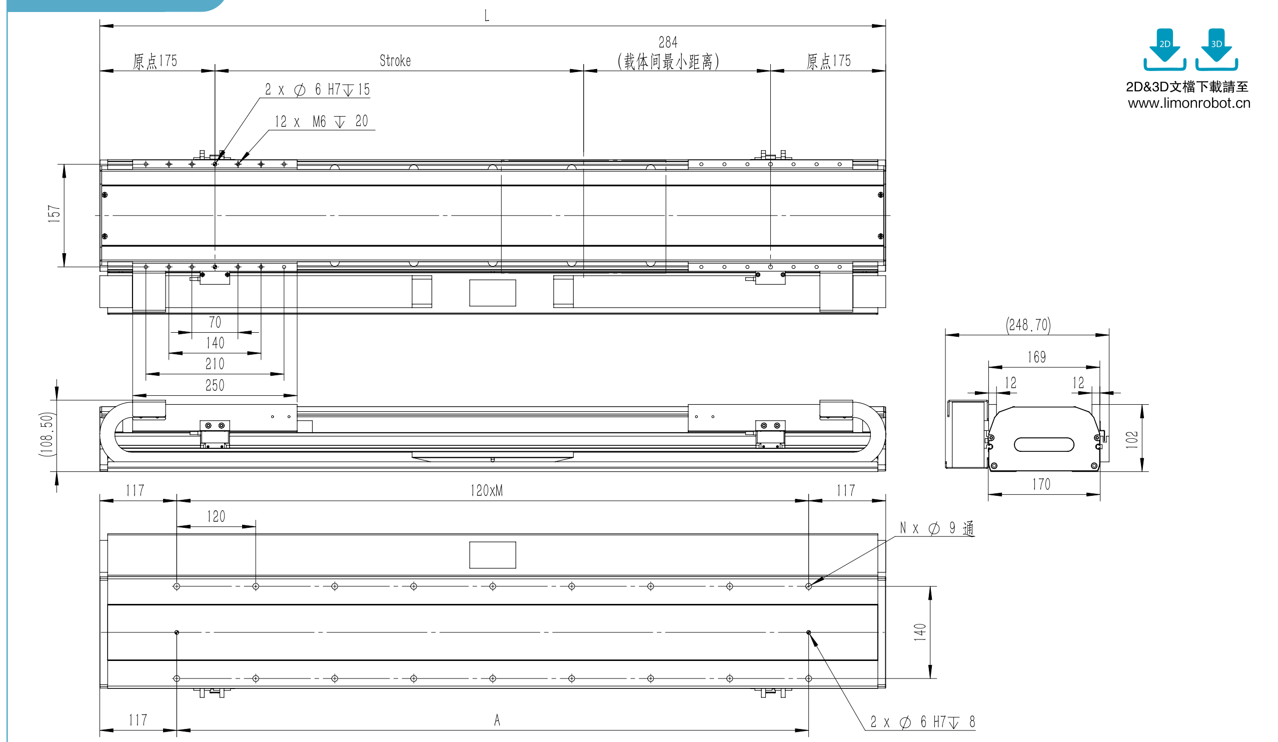
ZLO17D2-C1



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	604	724	844	964	1084	1204	1324	1444	1564	1684	1804	1924	2044	2164	2284	2404	2524	2644	2764	2884
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
A	360	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
重量 Weight (kg)	17.2	19.5	21.8	24.1	26.4	28.7	31	33.3	35.6	37.9	40.2	42.5	44.8	47.1	49.4	51.7	54	56.3	58.6	60.9

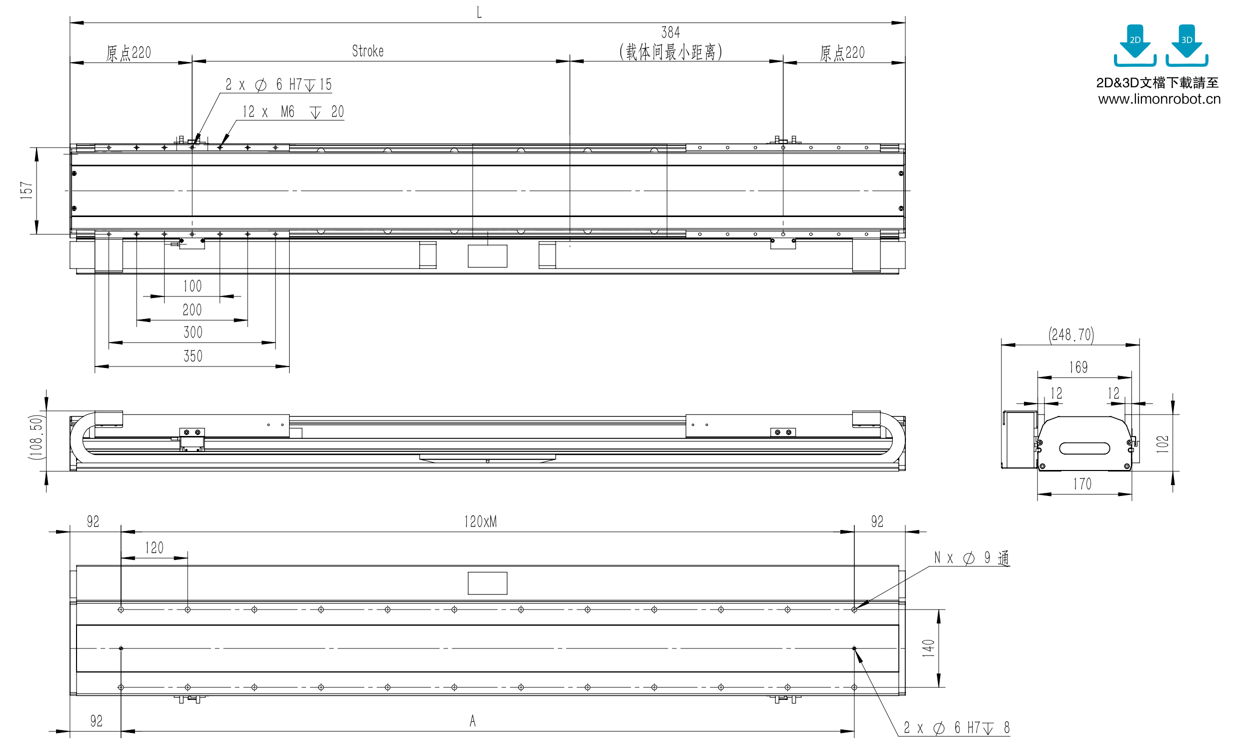
ZLO 17D2-C2



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	834	954	1074	1194	1314	1434	1554	1674	1794	1914	2034	2154	2274	2994	2514	2634	2754	2874	2994	3114
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
A	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2240	2400	2520	2640	2760	2880
N	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50
重量 Weight (kg)	25.8	28.1	30.4	32.7	35	37.3	39.6	41.9	44.2	46.5	48.8	51.1	53.4	55.7	58	60.3	62.6	64.9	67.2	69.5

ZLO 17D2-C3



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	1024	1144	1264	1384	1504	1624	1744	1864	1984	2104	2224	2344	2464	2584	2704	2824	2944	3064	3184	3304
M	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
A	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760	2880	3000	3120
N	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56
重量 Weight (kg)	30.2	32.5	34.8	37.1	39.4	41.7	44	46.3	48.6	50.9	53.2	55.5	57.8	60.1	62.4	64.7	67	69.3	71.6	73.9

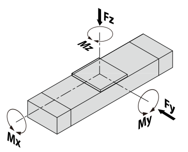
型號訂購碼 Code

ZLO 22 - C1 - 500 - 3L - M - P - RH - [ ] - T - P3

ZLO 22D2 - C1 - 500 - 3L - M - P - [ ] - H - T - P3

本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	安裝方式 Mounting	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
ZLO 22 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	180–2460，間隔/Gap120	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	H:水平安裝 Horizontal	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1祇 1PC
ZLO 22D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	W:側挂安裝 Wall-hanging	未標記：無 No Mark: None	P2：2祇 2PCS
	C3:超長型動子 Ultralong Coil		8L:8m			RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right			P3：3祇 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left			未標記：無 No Mark: None

最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



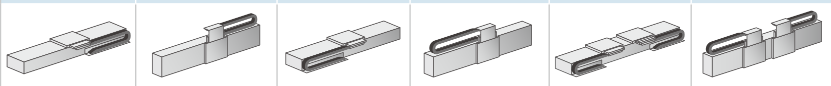
規格 Type	ZLO22-C1	ZLO22-C2	ZLO22-C3
■F(y) (N·m)	12916	12916	15119
■F(z) (N·m)	12916	12916	15119
■M(x) (N·m)	650	650	650
■M(y) (N·m)	344	672	1008
■M(z) (N·m)	672	700	1050

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

ZLO-22				ZLO-22D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall-hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall-hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall-hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD-AP1	脉衝
		CDHD-EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN-SL	脉衝
		MBDLN-BL	EtherCAT

注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行安裝。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

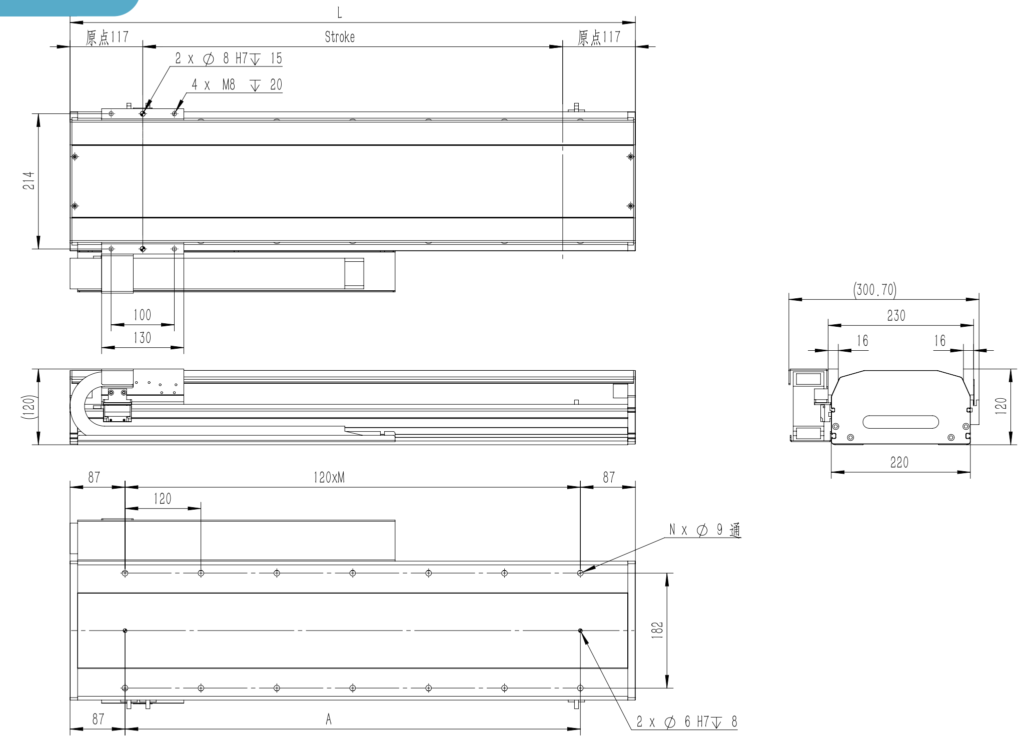
基本規格 Basic Specification

	機型 Type	ZLO22-C1	ZLO22-C2	ZLO22-C3
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method	有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core		
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy	5 #1		
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)	160	288	432
	最大推力（N） Max Thrust(N)	448	806	1210
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed	4G		
	最大速度(MM/S) Max Speed	4000		
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke	180–2460 mm / 120 pitch		
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section	183*102		
	高剛性直綫滑軌 (mm) High Stiffness Linear Guide	25型導軌 2支/ 25 Guide 2 PCS		
	履帶内部容積：Internal Capacity of Caterpillar Band	17*25		
	原點感應器 Home Sensor	EE-SX672(NPN)		

注#1：
1、最高速度隨最小分辨率而變化。
2、動作速度、加速度等規格受負載的限制。
3、加速度爲2G動作時的負載，所到達速度，受推力和速度特性的限制。
4、反復運動0背隙。

Note #1:
1. The max speed depends on the minimum resolution.
2. Movement speed and accelerated speed are restricted by the load.
3. The load that when the accelerated speed is 2G ,and then speed reached is restricted by the thrust and its speed characteristics.
4. Repetitive movement with zero back clearance.

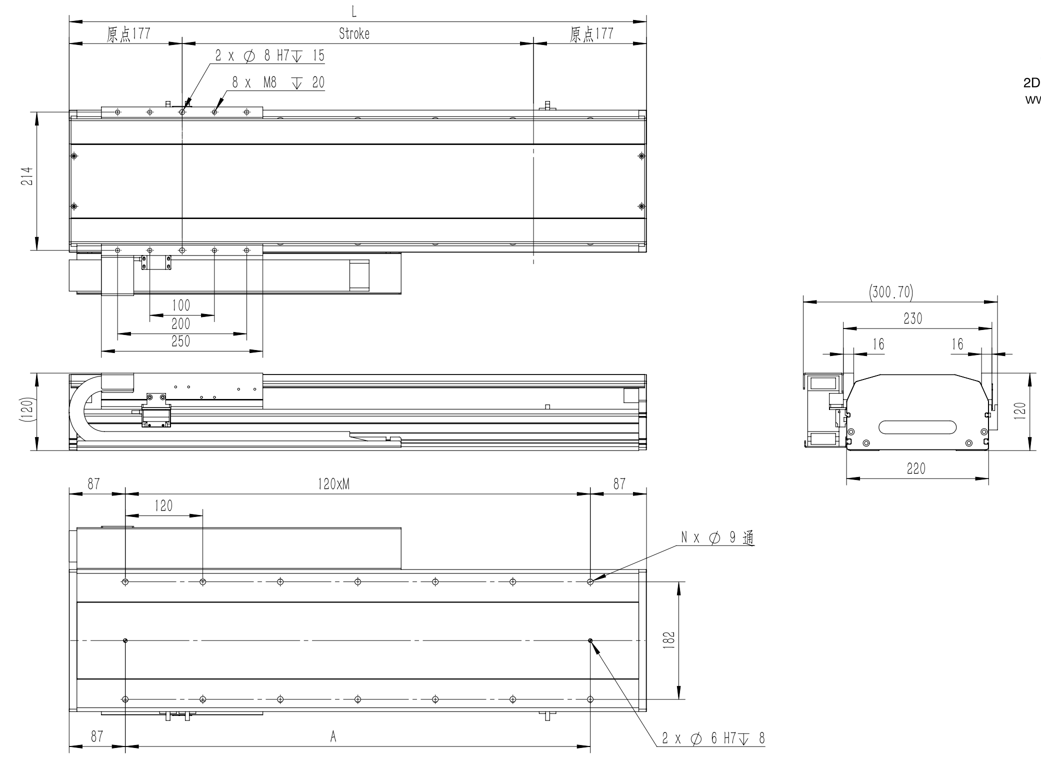
ZLO 22-C1



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length（L）	414	534	654	774	894	1014	1134	1254	1374	1494	1614	1734	1854	1974	2094	2214	2334	2454	2574	2694
M	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21
A	240	360	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520
N	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44
重量 Weight（kg）	28.3	30.5	32.7	34.9	37.1	39.3	41.5	43.7	45.9	48.1	50.3	52.5	54.7	56.9	59.1	61.3	63.5	65.7	67.9	70.1

ZLO 22-C2

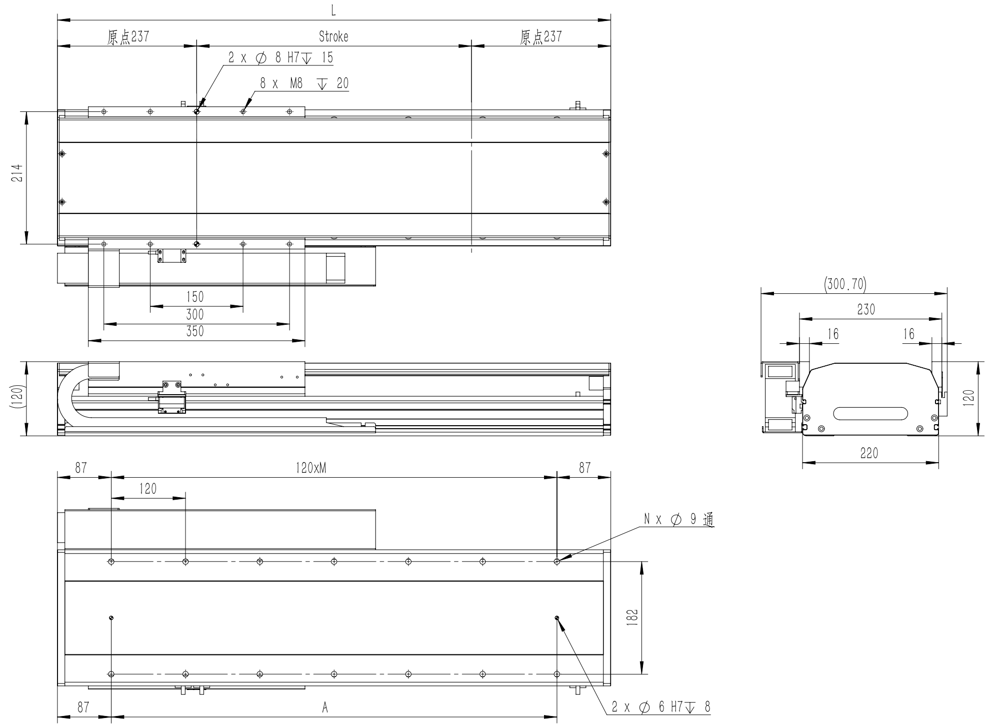


2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length（L）	534	654	774	894	1014	1134	1244	1374	1494	1614	1734	1854	1974	2094	2214	2334	2454	2574	2694	2814
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
A	360	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640
N	8	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46
重量 Weight（kg）	34.8	37	39.2	41.4	43.6	45.8	48	50.2	52.4	54.6	56.8	59	61.2	63.4	65.6	67.8	70.0	72.2	74.4	76.6

ZLO 22-C3

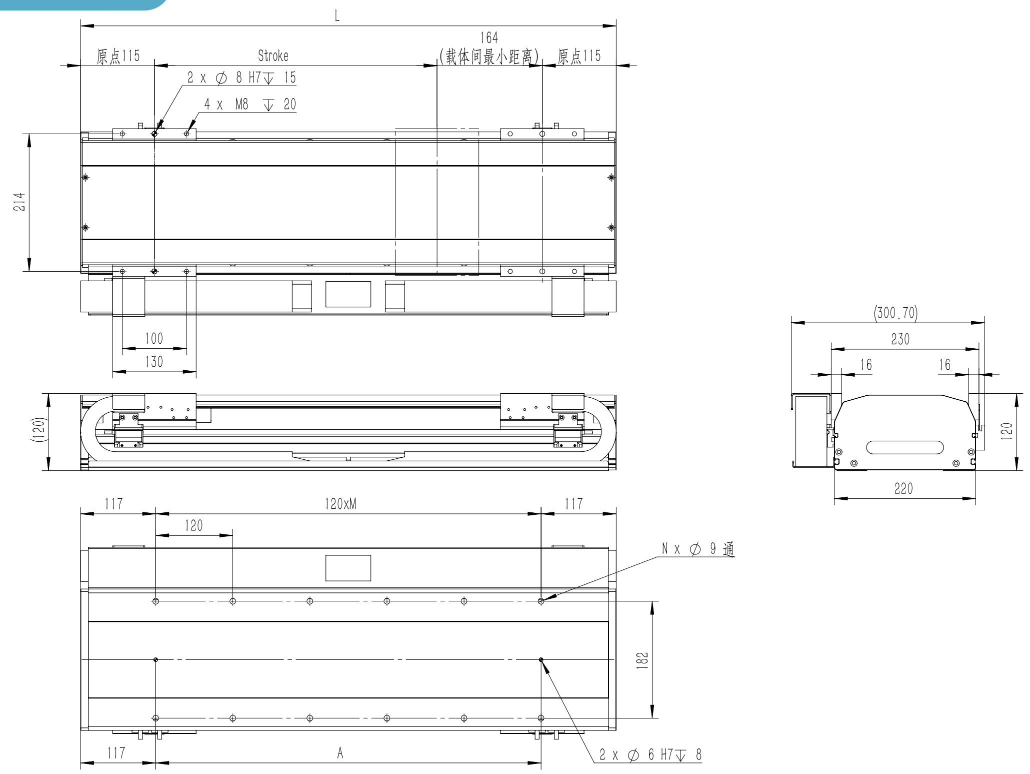
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	180	300	420	540	660	780	900	1020	1140	1260	1380	1500	1620	1740	1860	1980	2100	2220	2340	2460
總長 Length (L)	654	774	894	1014	1134	1254	1374	1494	1614	1734	1854	1974	2094	2214	2334	2454	2574	2694	2814	2934
M	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23
A	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48
重量 Weight (kg)	42.3	44.5	46.7	48.9	51.1	53.3	55.5	57.7	59.9	62.1	64.3	66.5	68.7	70.9	73.1	75.3	77.5	79.7	81.9	84.1

ZLO 22D2-C1

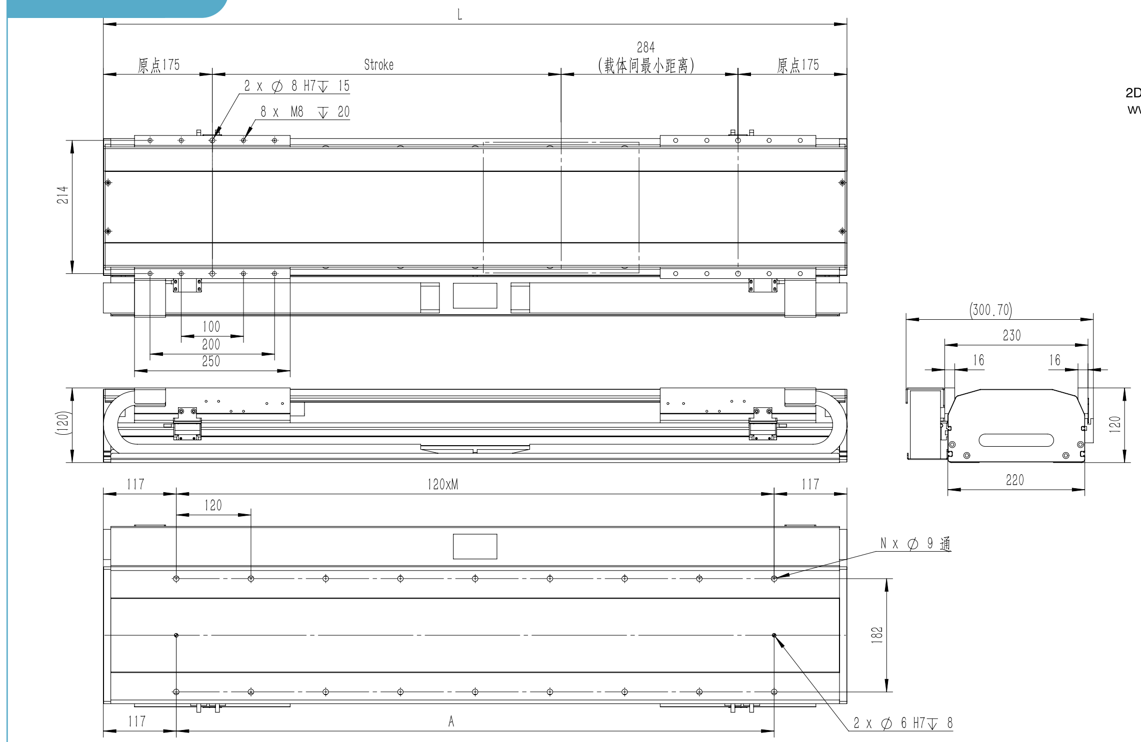
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	594	714	834	954	1074	1194	1314	1434	1554	1674	1794	1914	2034	2154	2274	2394	2514	2634	2754	2874
M	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22
A	480	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760
N	10	12	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48
重量 Weight (kg)	36.3	38.5	40.7	42.9	45.1	47.3	49.5	51.7	53.9	56.1	58.3	60.5	62.7	64.9	67.1	69.3	71.5	73.7	75.9	78.1

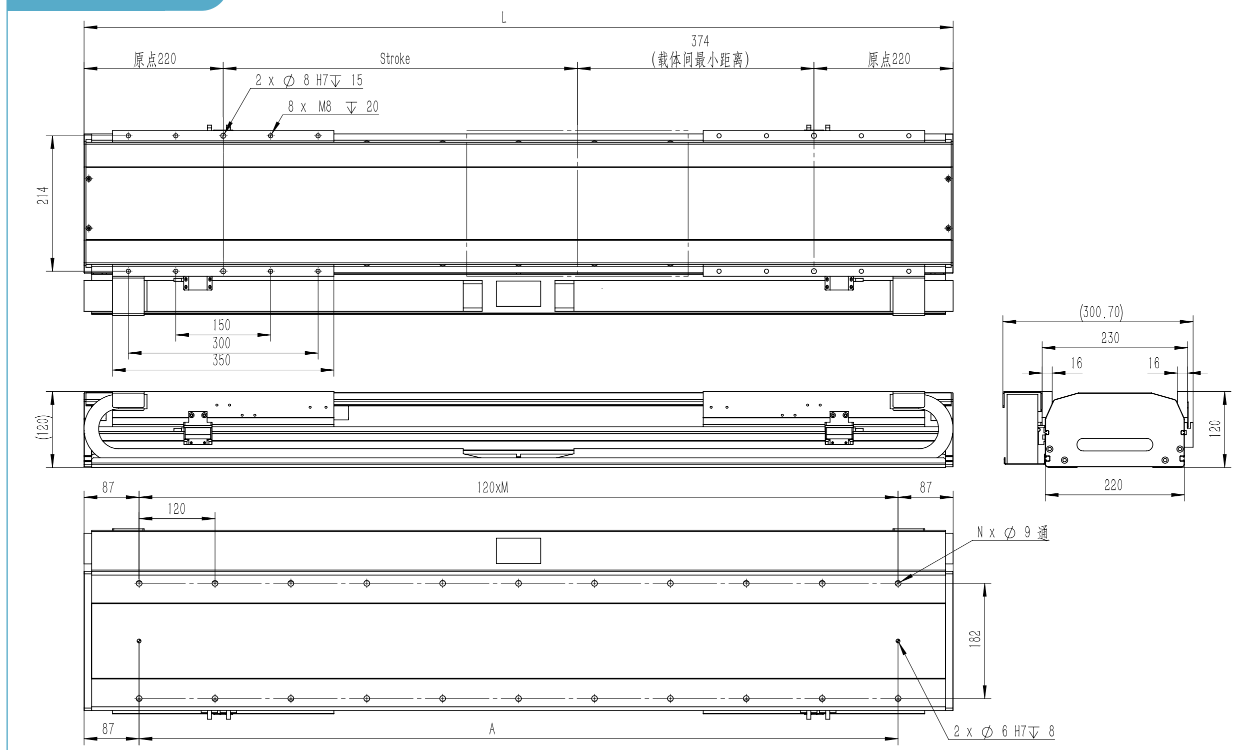
ZLO 22D2-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	834	954	1074	1194	1314	1434	1554	1674	1794	1914	2034	2154	2274	2394	2514	2634	2754	2874	2994	3114
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24
A	600	720	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760	2880
N	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52
100.4重量 Weight (kg)	43.6	45.8	48	50.2	52.4	54.6	56.8	59	61.2	63.4	65.6	67.8	70.0	72.2	74.4	76.6	78.8	81.0	83.2	85.4

ZLO 22D2-C3



行程 Stroke (mm)	200	320	440	560	680	800	920	1040	1160	1280	1400	1520	1640	1760	1880	2000	2120	2240	2360	2480
總長 Length (L)	1014	1134	1254	1374	1494	1614	1734	1854	1974	2094	2214	2334	2454	2574	2694	2814	2934	3054	3174	3294
M	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
A	840	960	1080	1200	1320	1440	1560	1680	1800	1920	2040	2160	2280	2400	2520	2640	2760	2880	3000	3120
N	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56
重量 Weight (kg)	58.6	60.8	63	65.2	67.4	69.6	71.8	74	76.2	78.4	80.6	82.8	85	87.2	89.4	91.6	93.8	96	98.2	100.4

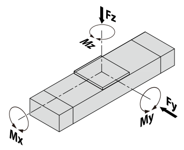
ZLO Series

型號訂購碼 Code

WLO 14	C1	500	3L	M	P	RH		T	P3
WLO 14D2	C1	500	3L	M	P		H	T	P3

本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	安裝方式 Mounting	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
WLO14 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	143–2303，間隔/Gap108	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	H:水平安裝 Horizontal	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1祇 1PC
WLO14D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	W:側挂安裝 Wall-hanging	未標記：無 No Mark: None	P2：2祇 2PCS
			8L:8m	B: 編碼器 Encoder		RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right			P3：3祇 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left			未標記：無 No Mark: None

最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



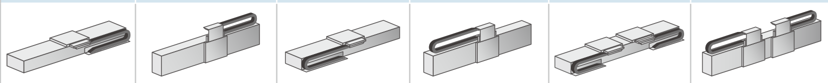
規格 Type	WLO14−C1	WLO14−C2
■F(y) (N · m)	5370	6980
■F(z) (N · m)	5370	6980
■M(x) (N · m)	142	142
■M(y) (N · m)	104	180
■M(z) (N · m)	346	582

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

WLO-14				WLO-14D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

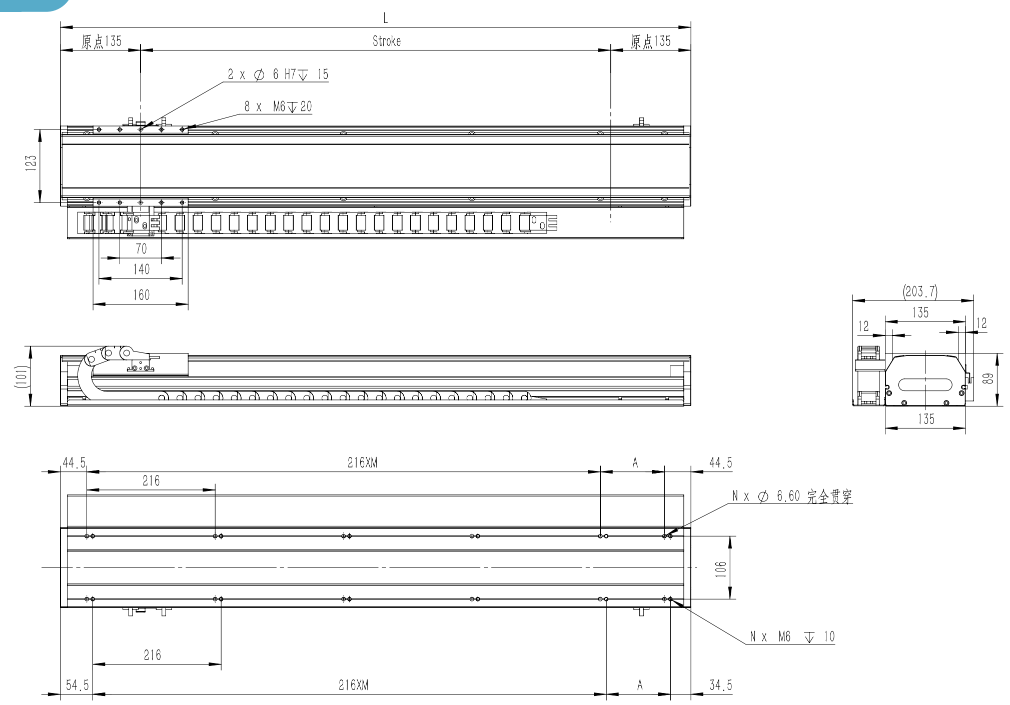
廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

	機型 Type	WLO14– C1	WLO14– C2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method	有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core	
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy	5 #1	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)	40	80
	最大推力（N）Max Thrust(N)	120	240
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed	4G	
	最大速度(MM/S) Max Speed	4000	
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke	143–2303 mm / 108 pitch	
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section	148*89	
	高剛性直綫滑軌 (mm) High Stiffness Linear Guide	15型導軌 2支 / 15 Guide 2PCS	
	履帶內部容積：Internal Capacity of Caterpillar Band	17*25	
	原點感應器 Home Sensor	EE–SX672(NPN)	

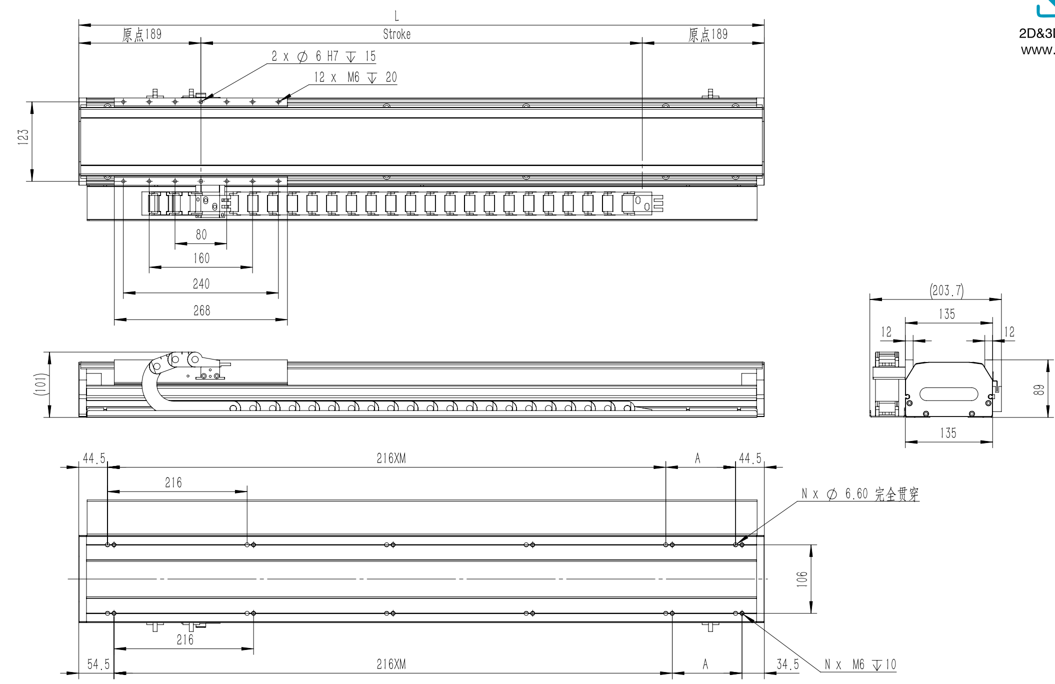
WLO14–C1



2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	143	251	359	467	575	683	791	899	1007	1115	1223	1331	1439	1547	1655	1763	1871	1979	2087	2195	2303
總長 Length（L）	413	521	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	8.3	9.0	9.8	10.5	11.3	12.0	12.8	13.5	14.3	15.0	15.8	16.5	17.3	18.0	18.8	19.5	20.3	21.0	21.8	22.5	23.3

WLO14–C2

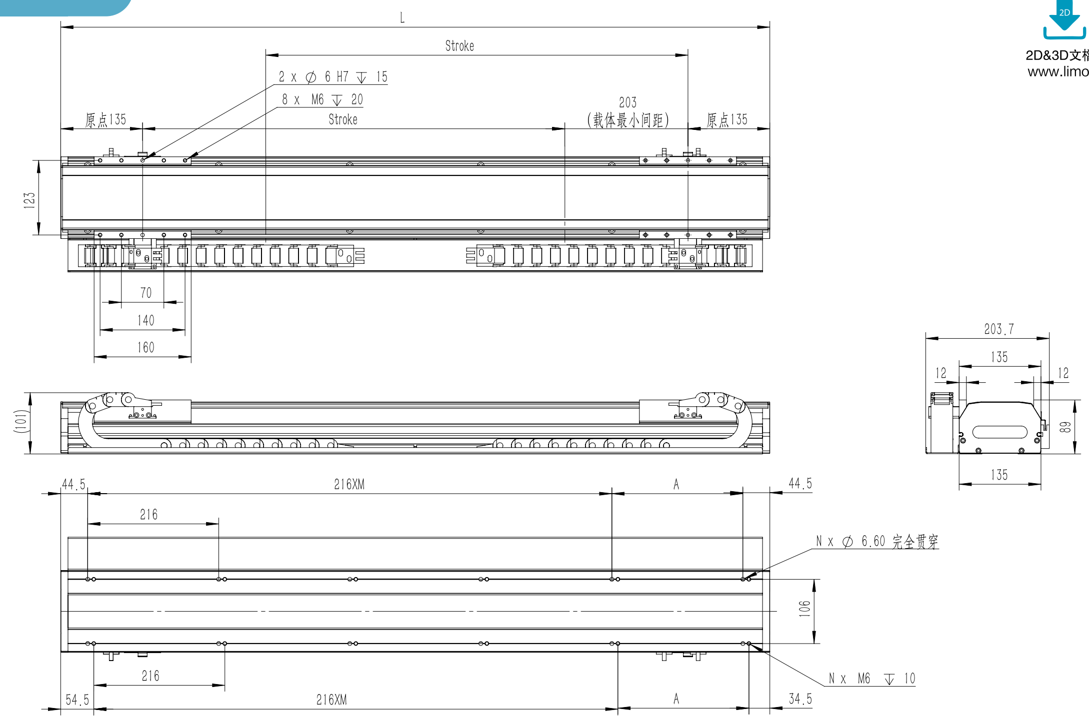


2D&3D文檔下載請至 www.limonrobot.cn

行程 Stroke（mm）	143	251	359	467	575	683	791	899	1007	1115	1223	1331	1439	1547	1655	1763	1871	1979	2087	2195
總長 Length（L）	521	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	10.4	11.1	11.9	12.6	13.4	14.1	14.9	15.6	16.4	17.1	17.9	18.6	19.4	20.1	20.9	21.6	22.4	23.1	23.9	24.6

WLO14D2-C1

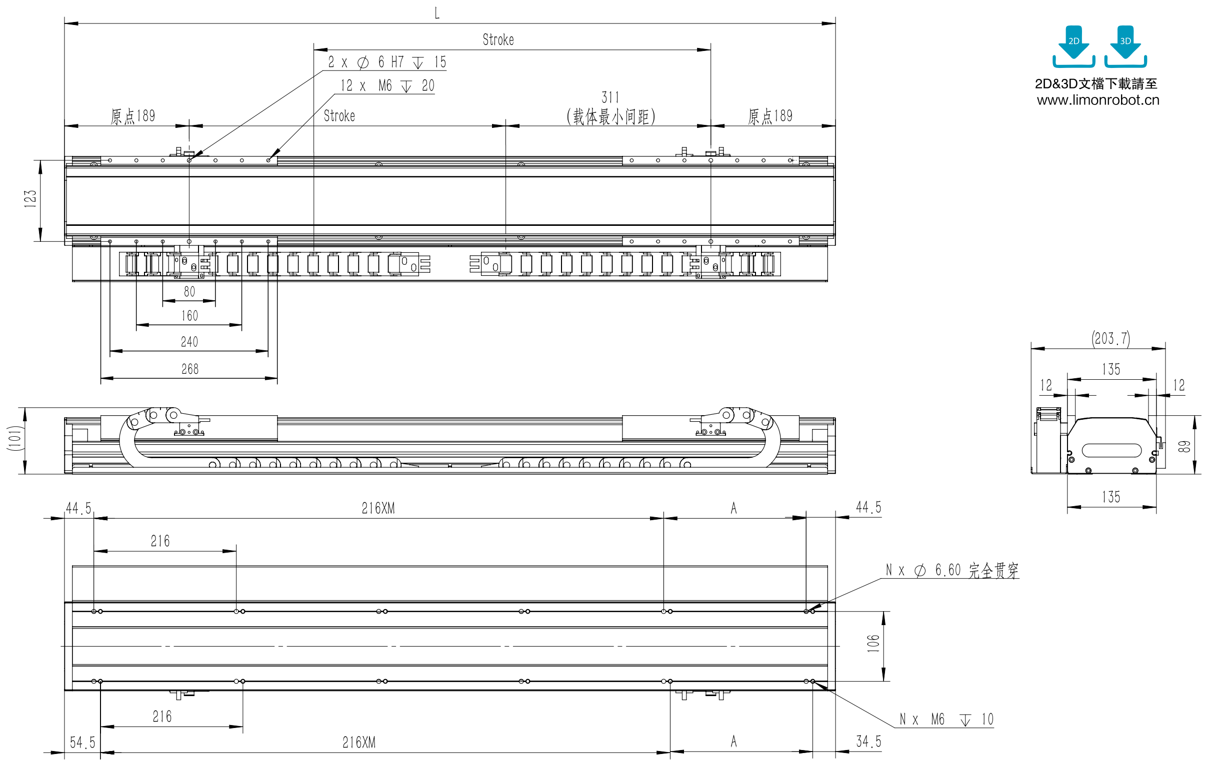
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	156	264	372	480	588	696	804	912	1020	1128	1236	1344	1452	1560	1668	1776	1884	1992	2100
總長 Length（L）	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	11.5	12.3	13.0	13.8	14.5	15.3	16.0	16.8	17.5	18.3	19.0	19.8	20.5	21.3	22.0	22.8	23.5	24.3	25.0

WLO14D2-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



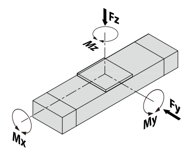
行程 Stroke（mm）	156	264	372	480	588	696	804	912	1020	1128	1236	1344	1452	1560	1668	1776	1884
總長 Length（L）	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	14.0	14.7	15.5	16.2	17.0	17.7	18.5	19.2	20.0	20.7	21.5	22.2	23.0	23.7	24.5	25.2	26.0

型號訂購碼 Code

WLO 17	C1	500	3L	M	P	RH		T	P3
WLO 17D2	C1	500	3L	M	P		H	T	P3

本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	安裝方式 Mounting	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
WLO17 單動子型 Single Carriage WLO17D2 雙動子型 Double Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil C2:加長型動子 Extended Coil C3:超長型動子 Ultralong Coil	143–2303，間隔/Gap108	3L:3m 5L:5m 8L:8m	G: 光學尺 Optical Scale M: 磁性尺 Magnetic Scale B: 編碼器 Encoder	S: 高創 Servotronix P: 松下 Panasonic	RH:水平右側取出 Horizontal,Right LH:水平左側取出 Hozontal,Left RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left	H:水平安裝 Horizontal W:側挂安裝 Wall-hanging	T: 含拖鏈 With Drag chain 未標記：無 No Mark: None	P1：1祇 1PC P2：2祇 2PCS P3：3祇 3PCS 未標記：無 No Mark: None

最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



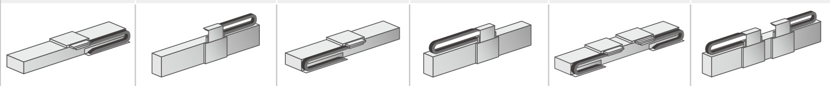
規格 Type	WLO17−C1	WLO17−C2
■F(y) (N · m)	7463	9702
■F(z) (N · m)	7463	9702
■M(x) (N · m)	339	339
■M(y) (N · m)	178	396
■M(z) (N · m)	742	1271

· **除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：**
All forces and torque relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

WLO-17				WLO-17D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall–hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall–hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall–hanging



搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD–AP1	脉衝
		CDHD–EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN–SL	脉衝
		MBDLN–BL	EtherCAT

注：請務必按導綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

基本規格 Basic Specification

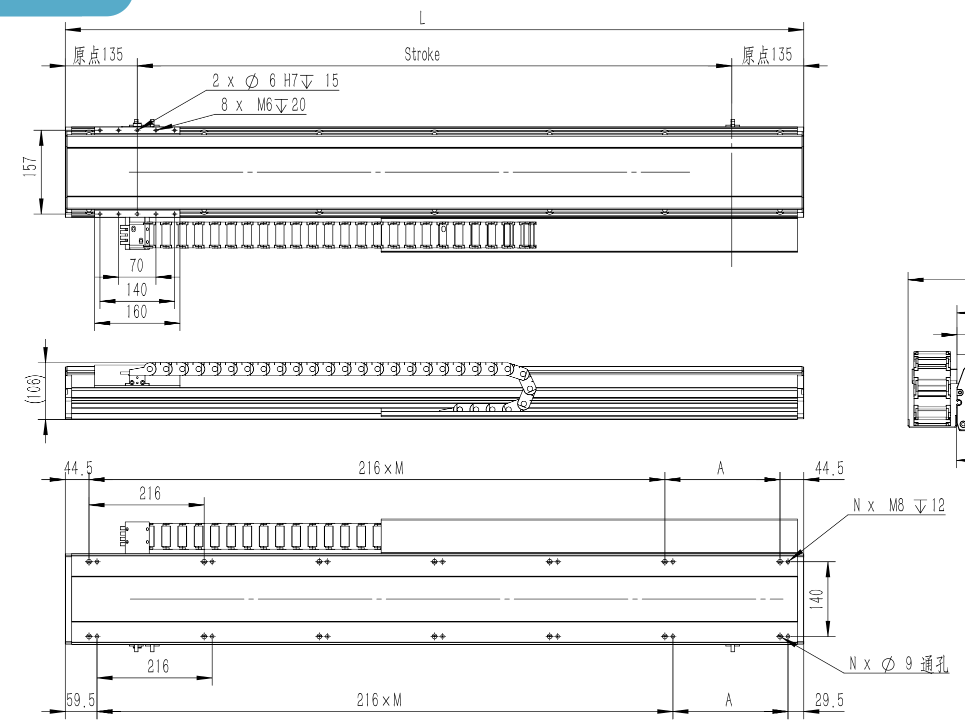
	機型 Type	WLO17−C1	WLO17−C2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Method	有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core	
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy	5[#1]	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)	80	160
	最大推力（N） Max Thrust(N)	240	480
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed	4G	
	最大速度(MM/S) Max Speed	4000	
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke	143–2303 mm / 108 pitch	
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section	183*102	
	高剛性直綫滑軌 (mm) High Stiffness Linear Guide	20型導軌 2支/ 20 Guide 2PCS	
	履帶内部容積：Internal Capacity of Caterpillar Band	17*25	
	原點感應器 Home Sensor	EE–SX672(NPN)	

注#1：
1、最高速度隨最小分辨率而變化。
2、動作速度、加速度等規格受負載的限制。
3、加速度爲2G動作時的負載，所到達速度，受推力和速度特性的限制。
4、反復運動0背隙。

Note #1:
1. The max speed depends on the minimum resolution.
2. Movement speed and accelerated speed are restricted by the load.
3. The load that when the accelerated speed is 2G ,and then speed reached is restricted by the thrust and its speed characteristics.
4. Repetitive movement with zero back clearance.

WLO17−C1

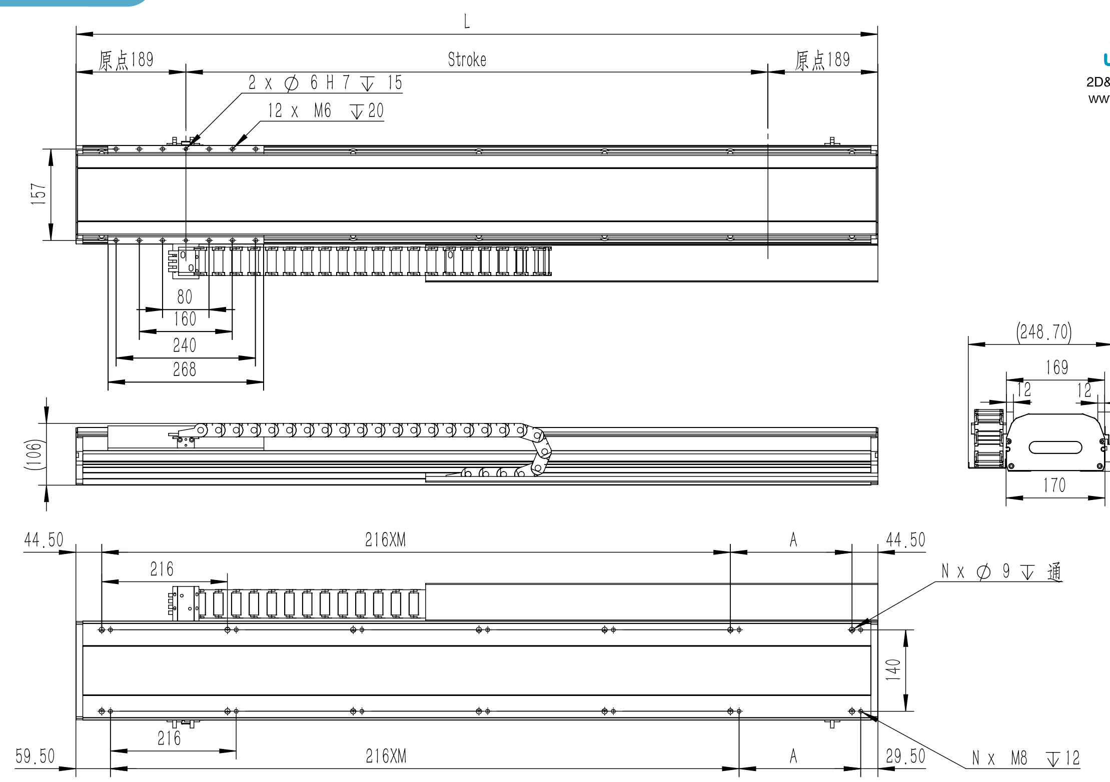
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	143	251	359	467	575	683	791	899	1007	1115	1223	1331	1439	1547	1655	1763	1871	1979	2087	2195	2303
總長 Length（L）	413	521	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	13.8	15.9	18.0	20.1	22.2	24.2	26.3	28.4	30.5	32.6	34.6	36.7	38.8	40.9	43.0	45.0	47.1	49.2	51.3	53.4	55.4

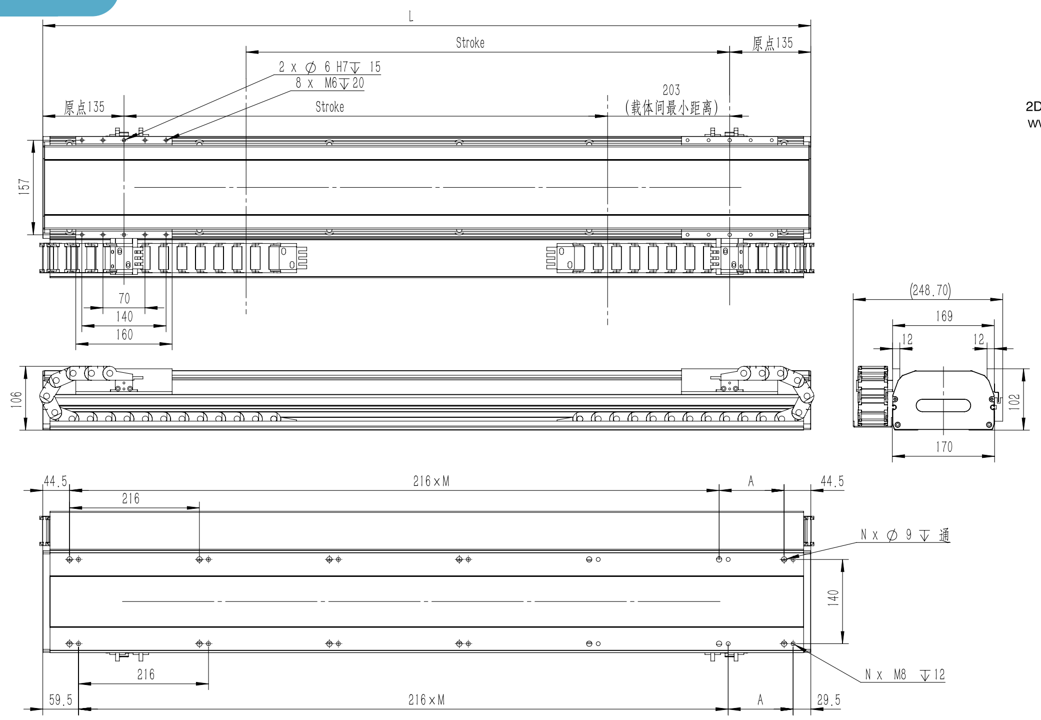
WLO17−C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	143	251	359	467	575	683	791	899	1007	1115	1223	1331	1439	1547	1655	1763	1871	1979	2087	2195
總長 Length（L）	521	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight（kg）	17.7	19.8	21.9	24.0	26.0	28.1	30.2	32.3	34.4	36.4	38.5	40.6	42.7	44.8	46.8	48.9	51.0	53.1	55.2	57.2

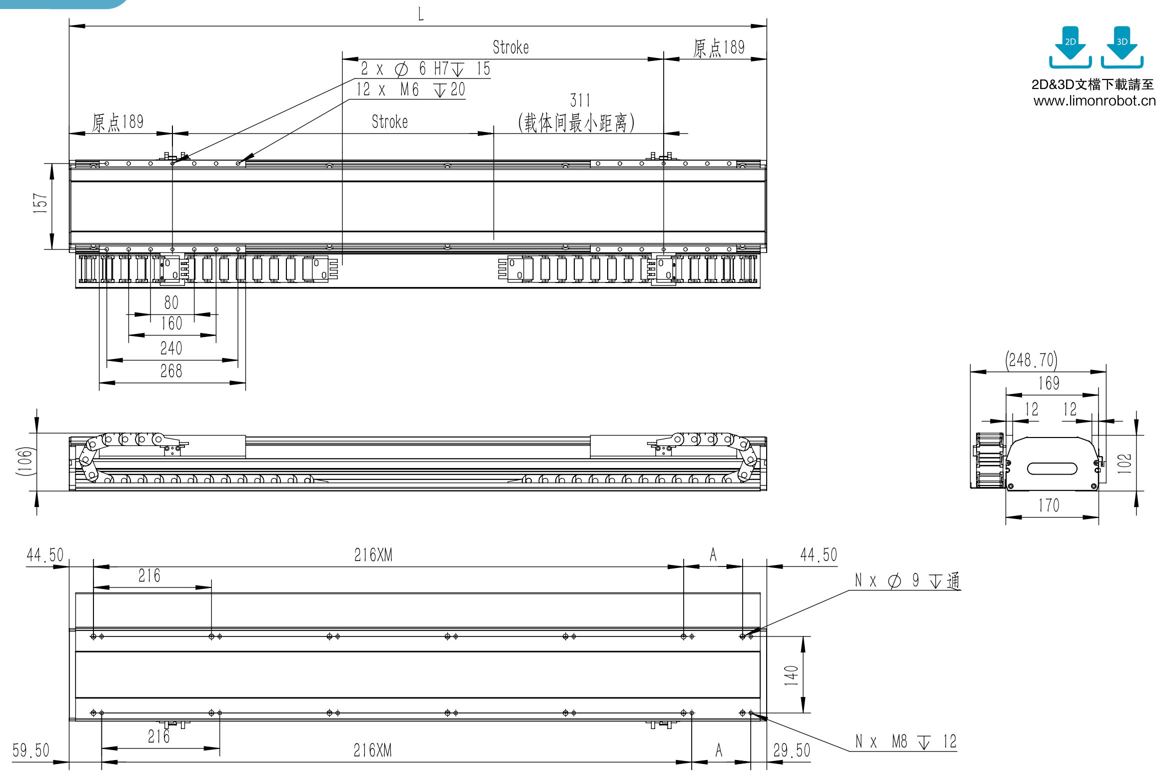
WLO17D2-C1



2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	156	264	372	480	588	696	804	912	1020	1128	1236	1344	1452	1560	1668	1776	1884	1992	2100
總長 Length (L)	629	737	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight (kg)	17.0	19.1	21.2	23.3	25.3	27.4	29.5	31.6	33.7	35.7	37.8	39.9	42.0	44.1	46.1	48.2	50.3	52.4	54.5

WLO17D2-C2



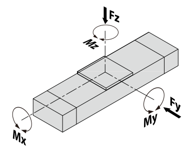
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

行程 Stroke (mm)	156	264	372	480	588	696	804	912	1020	1128	1236	1344	1452	1560	1668	1776	1884
總長 Length (L)	845	953	1061	1169	1277	1385	1493	1601	1709	1817	1925	2033	2141	2249	2357	2465	2573
M	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
A	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108	216	108
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
重量 Weight (kg)	21.9	24.0	26.0	28.1	30.2	32.3	34.4	36.4	38.5	40.6	42.7	44.8	46.8	48.9	51.0	53.1	55.2

型號訂購碼 Code

WLO 22	C1	500	3L	M	P	RH		T	P3
WLO 22D2	C1	500	3L	M	P		H	T	P3
本體型號 Item NO.	綫圈規格 Coil Size	行程 Stroke	綫纜長度 Wire Length	編碼器 Encoder	驅動器 Driver	履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location	安裝方式 Mounting	拖鏈 Drag chain	限位傳感器數量 Photoelectric Sensor
WLO22 單動子型 Single Carriage	C1:標準型動子 Standard Coil	122–2147，間隔/Gap135	3L:3m	G: 光學尺 Optical Scale	S: 高創 Servotronix	RH:水平右側取出 Horizontal,Right	H:水平安裝 Horizontal	T: 含拖鏈 With Drag chain	P1：1袛 1PC
WLO22D2 雙動子型 Double Carriage	C2:加長型動子 Extended Coil		5L:5m	M: 磁性尺 Magnetic Scale	P: 松下 Panasonic	LH:水平左側取出 Hozontal,Left	W:側挂安裝 Wall-hanging	未標記：無 No Mark: None	P2：2袛 2PCS
	C3:超長型動子 Ultralong Coil		8L:8m	B: 編碼器 Encoder		RW:壁挂右側取出 Wall-hanging,Right			P3：3袛 3PCS
						LW:壁挂左側取出 Wall-hanging,Left			未標記：無 No Mark: None

▪ 最大動態力和力矩 Max Permissible Forces And Torques



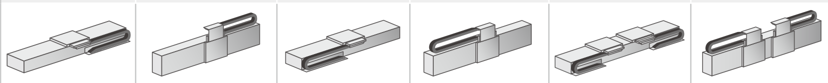
規格 Type		WLO22-C1	WLO22-C2
■F(y)	(N·m)	12916	12916
■F(z)	(N·m)	12916	12916
■M(x)	(N·m)	650	650
■M(y)	(N·m)	615	1200
■M(z)	(N·m)	1200	1250

・除了滿足最大負載和力矩外，還必須滿足以下公式：
All forces and torques relate to the following:

$$\frac{Fy}{Fy\ max.}+\frac{Fz}{Fz\ max.}+\frac{Mx}{Mx\ max.}+\frac{My}{My\ max.}+\frac{Mz}{Mz\ max.}\leq 1$$

▪ 履帶取出方向 Caterpillar Band Entry Location

WLO-22				WLO-22D2	
RH 水平右側取出 RH Right &Horizontal	RW 壁挂右側取出 RW Right& Wall-hanging	LH 水平左側取出 LH Left& Horizontal	LW 壁挂左側取出 LW Left& Wall-hanging	H 水平安裝 H Horizontal	W 側挂安裝 W Wall-hanging



▪ 搭配驅動器一覽表 Driver

廠牌 Brand	驅動器記號 Mark	驅動器型號 Driver Model	接綫訊號 Connection Signal
高創 Servotronix	S	CDHD-AP1	脉衝
		CDHD-EC1	EtherCAT
松下 Panasonic	P	MBDLN-SL	脉衝
		MBDLN-BL	EtherCAT

注：請務必按履綫槽方向圖和各規格圖規定的方向進行設置。規定以外的安裝會導致故障發生，請務必加以注意 。
Note:Be sure to set up according to the metallic channel directional diagram and each specification diagram specified ,or it will occur some malfunction.So please pay more attention about this.

▪ 基本規格 Basic Specification

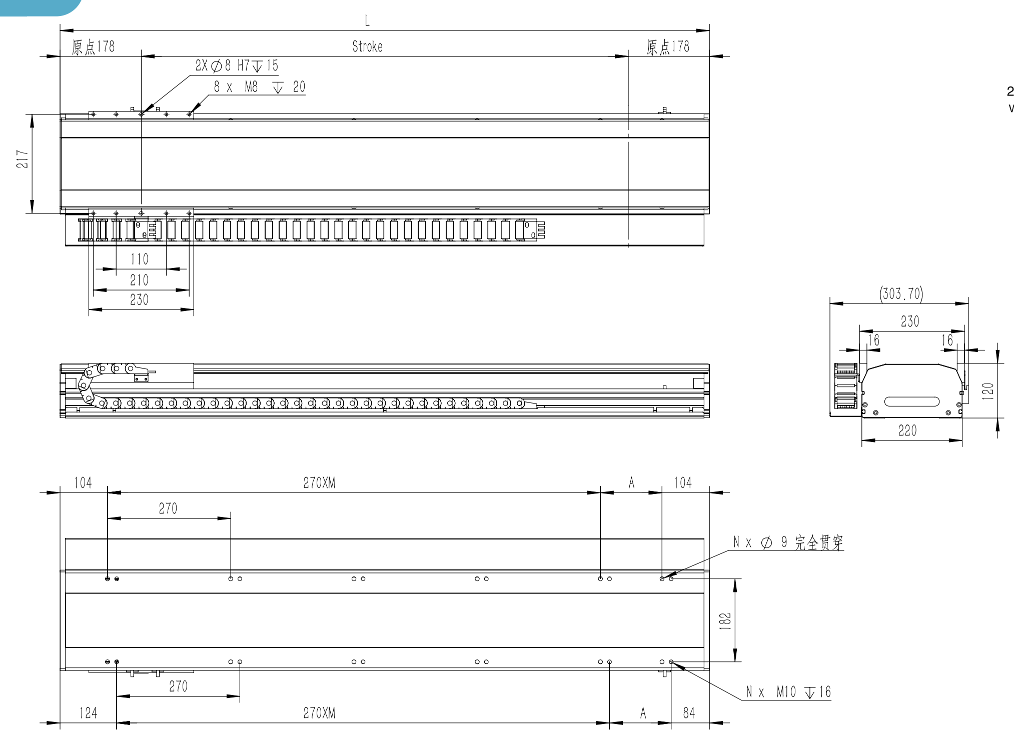
	機型 Type	WLO22-C1	WLO22-C2
技術參數 Technical Parameters	驅動方式 Driving Methord	有鐵芯平板綫性馬達 Linear Motor Driven Type With Iron Core	
	位置重復精度(μ) Repetitive Accuracy	5 #1	
	持續推力（N）Continuous Thrust(N)	280	560
	最大推力（N）Max Thrust(N)	840	1680
	最大加速度(M/S²) Max Accelerated Speed	4G	
	最大速度(MM/S) Max Speed	4000	
基本規格 Basic Specification	標準行程 (mm) Standard Stroke	143–2303 mm / 135 pitch	
	主機截面最大外形：Max Outline of Main Engine's Cross Section	233*120	
	高剛性直綫滑軌 (mm) High Stiffness Linear Guide	25型導軌 2支 / 25 Guide 2PCS	
	履帶内部容積：Internal Capacity of Caterpillar Band	17*25	
	原點感應器 Home Sensor	EE-SX672(NPN)	

注#1：
1、最高速度隨最小分辨率而變化。
2、動作速度、加速度等規格受負載的限制。
3、加速度爲2G動作時的負載，所到達速度，受推力和速度特性的限制。
4、反復運動0背隙。

Note1:
1. The max speed depends on the minimum resolution.
2. Movement speed and accelerated speed are restricted by the load.
3. The load that when the accelerated speed is 2G ,and then speed reached is restricted by the thrust and its speed characteristics.
4. Repetitive movement with zero back clearance.

WLO 22-C1

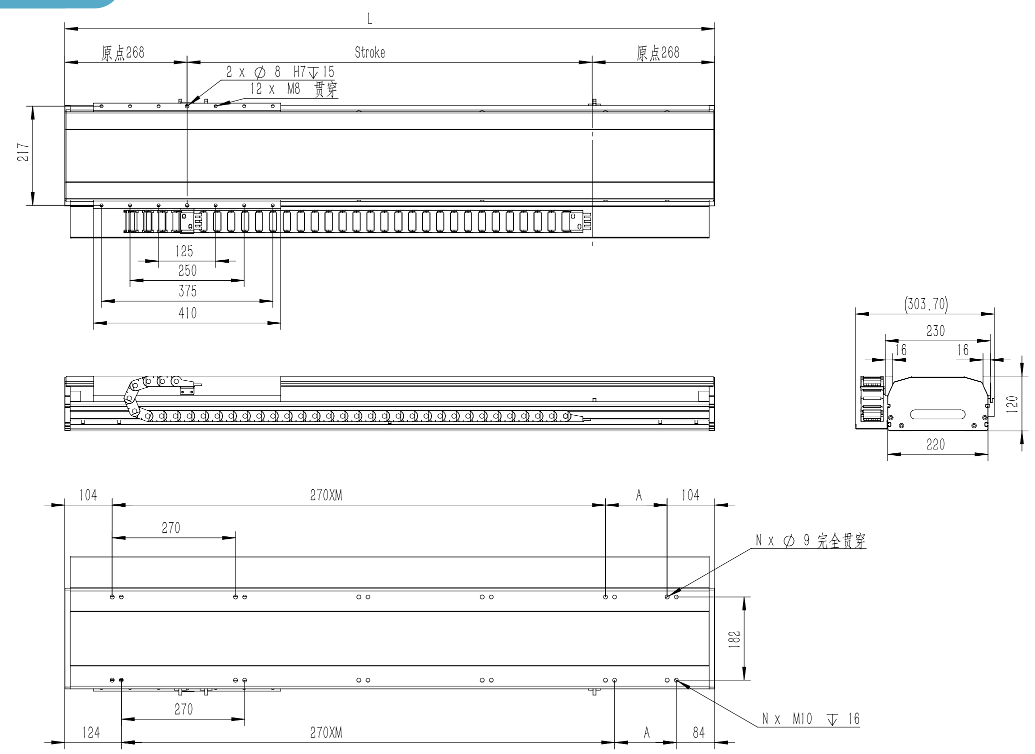
2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn



行程 Stroke（mm）	122	257	392	527	662	797	932	1067	1202	1337	1472	1607	1742	1877	2012	2147
總長 Length（L）	478	613	748	883	1017	1153	1288	1423	1558	1693	1828	1963	2098	2233	2368	2503
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
A	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
重量 Weight（kg）	29.1	31.3	33.6	35.8	38.0	40.2	42.5	44.7	46.9	49.2	51.4	53.6	55.9	58.1	60.3	62.5

WLO 22-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

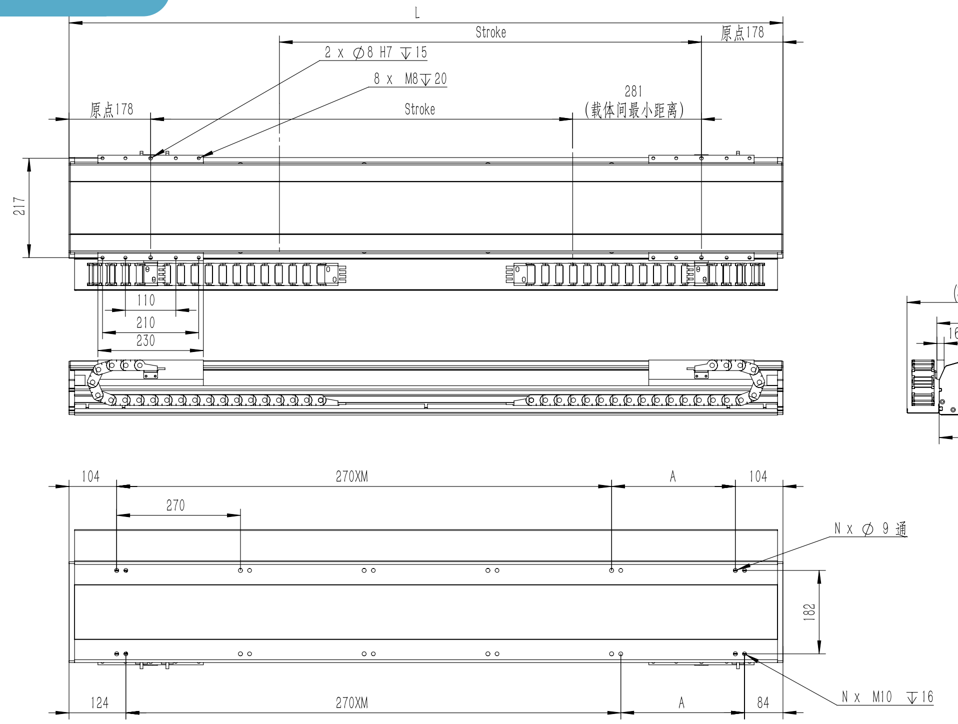


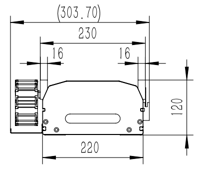
行程 Stroke（mm）	212	347	482	617	752	887	1022	1157	1292	1427	1562	1697	1832	1967
總長 Length（L）	748	883	1018	1153	1288	1423	1558	1693	1828	1963	2098	2233	2368	2503
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
A	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
重量 Weight（kg）	46.8	49.0	51.2	53.4	55.7	57.9	60.1	62.4	64.6	66.8	69.1	71.3	73.5	75.7

WLO Series

WLO 22D2-C1

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

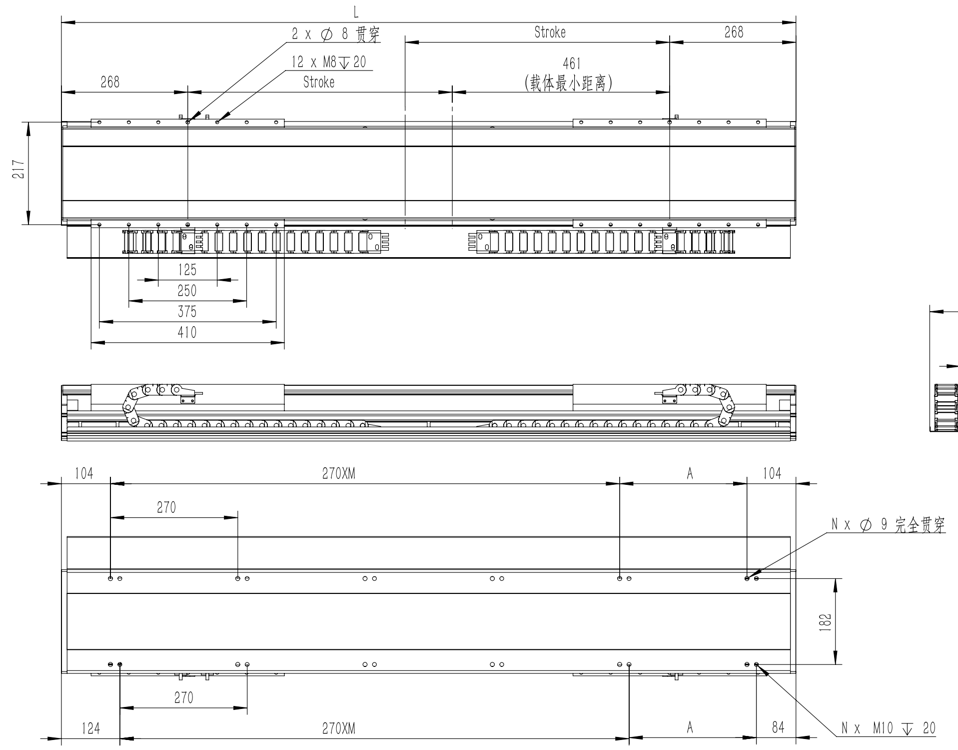


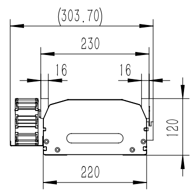


行程 Stroke (mm)	111	246	381	516	651	786	921	1056	1191	1326	1461	1596	1731	1866	2001	2136	2271	2406
總長 Length (L)	748	883	1018	1153	1288	1423	1558	1693	1828	1963	2096	2233	2368	2503	2638	2773	2908	3043
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
A	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
重量 Weight (kg)	42.3	44.5	46.8	49.0	51.2	53.5	55.7	57.9	60.1	62.4	64.6	66.8	69.1	71.3	73.5	75.8	78.0	80.2

WLO 22D2-C2

2D&3D文檔下載請至
www.limonrobot.cn

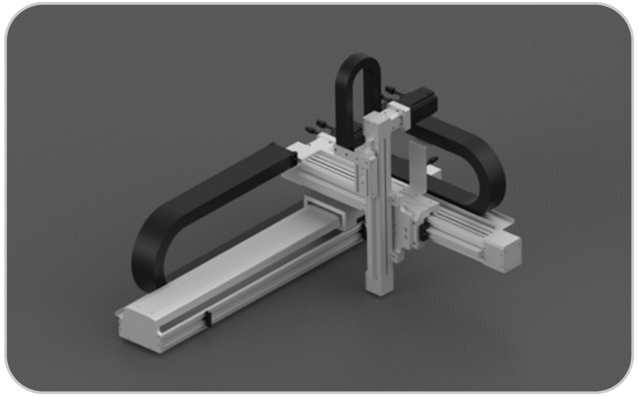


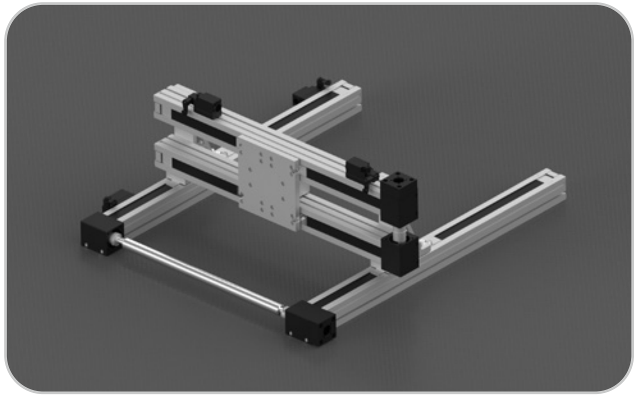


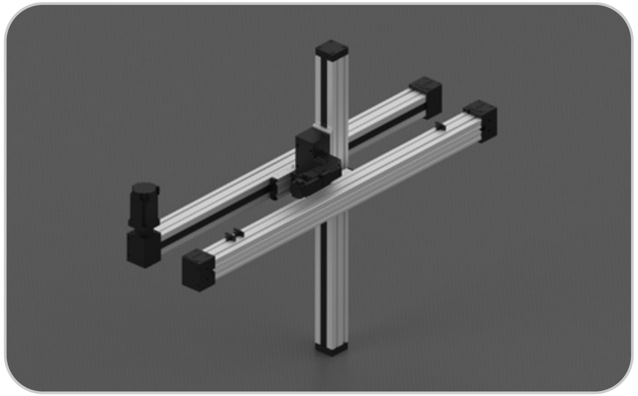
行程 Stroke (mm)	156	291	426	561	696	831	966	1101	1236	1371	1506	1641	1776	1911	2046
總長 Length (L)	1153	1288	1423	1558	1693	1828	1963	2098	2233	2368	2503	2638	2773	2908	3043
M	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10
A	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135	270	135
N	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24
重量 Weight (kg)	70.0	72.3	74.5	76.7	79.0	81.2	83.4	85.7	87.9	90.1	92.3	94.6	96.8	99.0	101.3

Limon提供豐富的完整直綫單元運動系統設計所需的支架和安裝組件。在我們的電機和驅動套裝交付的同時，我們亦會爲您提供一個完整的解決方案。尺寸選定和系統選型請聯系我們獲取詳細信息。

Linear Motion Systems can be used in almost all industries . The breadth of our range makes it possible to find the optimum solution for most applications imaginable. If the standard range is not enough, Limon is happy to discuss a custom solution that meets your needs. Contact us and we can show you many, many more.





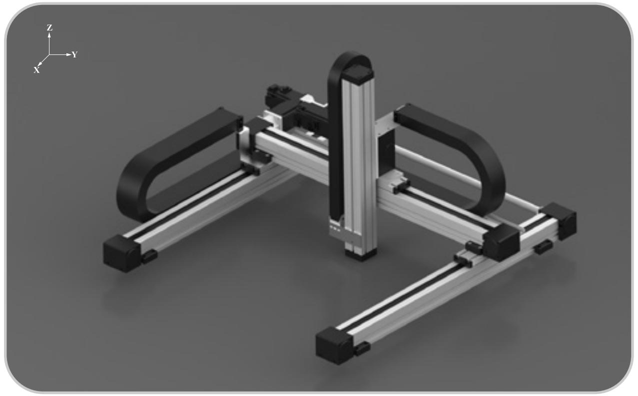


Note:
All indicated item, must be chosen with linear guide.The load capacity will decline if the arm is in overlong length.For actual figure required,please contact limon robot.
We offer all neccessary fittings including brackets,clamping fixtures and adapter plates in order to build multi-axis systems. Besides standard elements,we also supply customized non-standard elements manufactured in our workshop.

以上所示產品，必須選配直綫導軌。當懸臂離心過長時，負載能力會下降。請聯系萊盟機器人來根據實際圖紙獲得解決方案。我們提供監理多軸組合的所有必要配件，包括標準件，夾片和連接件。也可爲客户定制所需非標配件。

Limon提供豐富的完整直綫單元運動系統設計所需的支架和安裝組件。在我們的電機和驅動套裝交付的同時，我們亦會爲您提供一個完整的解決方案。尺寸選定和系統選型請聯系我們獲取詳細信息。

Linear Motion Systems can be used in almost all industries . The breadth of our range makes it possible to find the optimum solution for most applications imaginable. If the standard range is not enough, Limon is happy to discuss a custom solution that meets your needs. Contact us and we can show you many, many more.



■多轴组合模块

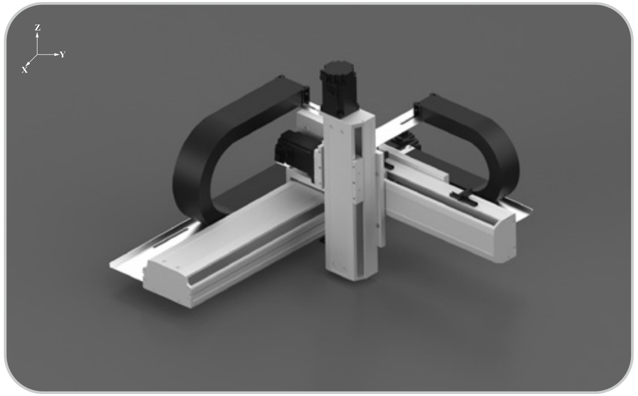
	Ixyz60			Ixyz80		
	X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis	X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis
軸組成 Axis Composition	ITO60	ITO60	ITZ60	ITO80	ITO80	ITZ60
重復定位精度（mm） Repetitive Accuracy	±0.05	±0.05	±0.05	±0.05	±0.05	±0.05
驅動方式 Driving Method	同步帶/ Belt	同步帶/ Belt	同步帶/ Belt	同步帶/ Belt	同步帶/ Belt	同步帶/ Belt
最高速度（mm/s） Max Speed	2000	2000	1000	2000	2000	1000
最大行程（mm） Max Stroke	4000	1500	1000	4000	2500	1000
最大搬運負載（kg） Max Transport Load	5kg			12kg		

Note:
All indicated item, must be chosen with linear guide.The load capacity will decline if the arm is in overlong length.For actual figure required,please contact limon robot.
We offer all neccessary fittings including brackets,clamping fixtures and adapter plates in order to build multi-axis systems. Besides standard elements,we also supply customized non-standard elements manufactured in our workshop.

以上所示產品，必須選配直綫導軌。當懸臂離心過長時，負載能力會下降。請聯系萊盟機器人來根據實際圖紙獲得解決方案。我們提供監理多軸組合的所有必要配件，包括標準件，夾片和連接件。也可爲客户定制所需非標配件。

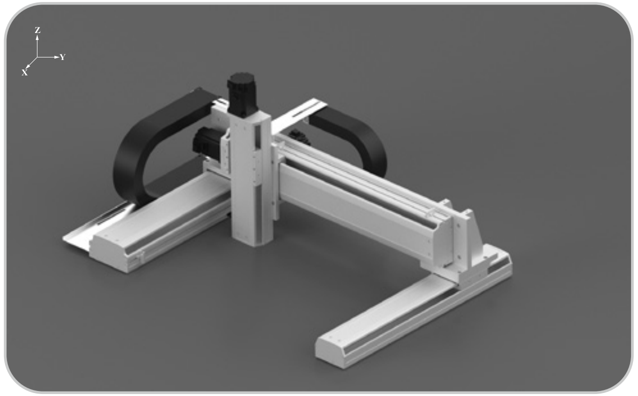
Limon提供豐富的完整直綫單元運動系統設計所需的支架和安裝組件。在我們的電機和驅動套裝交付的同時，我們亦會爲您提供一個完整的解決方案。尺寸選定和系統選型請聯系我們獲取詳細信息。

Linear Motion Systems can be used in almost all industries . The breadth of our range makes it possible to find the optimum solution for most applications imaginable. If the standard range is not enough, Limon is happy to discuss a custom solution that meets your needs. Contact us and we can show you many, many more.



■多轴组合模块

		Yxyz110–XB			Yxyz135–XB		
		X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis	X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis
軸組成 Axis Composition		GSC80	GSC80	GSC50	YSO135	YSO135	GSC80
重復定位精度（mm） Repetitive Accuracy		±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01
驅動方式 Driving Method		滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw
最高速度（mm/s） Max Speed		1000	1000	500	1000	1000	500
最大行程（mm） Max Stroke		1050	450	250	1250	550	350
		Z軸行程 / Z Axis Stroke			Z軸行程 / Z Axis Stroke		
Y軸行程（mm） Y Axis Stroke		150	250	–	150	250	350
最大搬運負載（kg） Max Transport Load	150	5kg	5kg	–	10kg	10kg	9kg
	250	5kg	5kg	–	9kg	8kg	7kg
	350	5kg	5kg	–	7kg	6kg	5kg
	450	–	–	–	5kg	4kg	3kg
	550	–	–	–	3kg	2kg	1kg



■多轴组合模块

		Yxyz110–LM			Yxyz135–LM		
		X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis	X軸/ X Axis	Y軸/ Y Axis	Z軸/ Z Axis
軸組成 Axis Composition		GSC80	GSC80	GSC50	YSO135	YSO135	GSC80
重復定位精度（mm） Repetitive Accuracy		±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01	±0.01
驅動方式 Driving Method		滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw	滾珠絲杆 Ball Screw
最高速度（mm/s） Max Speed		1000	1000	500	1000	1000	500
最大行程（mm） Max Stroke		1050	650	250	1250	550	350
		Z軸行程 / Z Axis Stroke			Z軸行程 / Z Axis Stroke		
Y軸行程（mm） Y Axis Stroke		100–250			100–350		
最大搬運負載（kg） Max Transport Load	150–650	5kg			15kg		

Note:
All indicated item, must be chosen with linear guide.The load capacity will decline if the arm is in overlong length.For actual figure required,please contact limon robot.
We offer all neccessary fittings including brackets,clamping fixtures and adapter plates in order to build multi-axis systems. Besides standard elements,we also supply customized non-standard elements manufactured in our workshop.

以上所示產品，必須選配直綫導軌。當懸臂離心過長時，負載能力會下降。請聯系萊盟機器人來根據實際圖紙獲得解决方案。我們提供監理多軸組合的所有必要配件，包括標準件，夾片和連接件。也可爲客户定制所需非標配件。

進給力算式 [N]

$$F_x = m \times g \times \mu$$

F_x = 進給力 [N]
m = 待移動的總質量 [kg] [1]
g = 重力加速度 [m/s²]
μ = 每個單元的摩擦力系數

加速力算式 [N]

$$F_a = m \times a$$

F_a = 加速力 [N]
m = 待運轉的質量 [kg]
a = 加速度 [m/s²] [2]

功率算式 [KW]

$$P = \frac{M_A \times n_{max} \times 2 \times 3{,}14}{60 \times 1000}$$

P = 所需功率 [kW]
M_A = 所需的驅動扭矩 [Nm]
n_{max} = 所需的最大轉速 [rpm]

驅動扭矩算式 [Nm]

$$M_A = M_{load} + M_{trans} + M_{rot} + M_{idle}$$

$$M_{load} = \frac{F_x \times p}{2 \times 3{,}14 \times 1000}$$

$$M_{trans} = \frac{F_a \times p}{2 \times 3{,}14 \times 1000}$$

$$M_{rot} = j_{sp} \times \frac{2 \times 3{,}14 \times n_{max} \times a \times 2}{V_{max} \times 60 \times 1000}$$

M_{idle}= 請見相應單元的表格

M_A = 所需驅動扭矩 [Nm]
M_{load} = 負載變動引起的力矩 [N]
M_{trans} = 平移加速度扭矩 [Nm]
M_{rot} = 旋轉加速度扭矩 [Nm]
M_{idle} = 最大空載扭矩 [Nm] [3]
F_x = 進給力 [N]
p = 絲杠導程 [mm]
F_a = 所需的加速力 [N]
j_{sp} = 每米滾珠絲杠的慣量 [kgm²/m] [4]
n_{max} = 所需的最大轉速 [rpm]
a = 所需的最大加速度[m/s²]
V_{max} = 所需的最大直綫速度 [m/s]

[1] 總質量爲所有待移動質量的總和（待移動的物體、滑架/杆、絲杠）。

[2] 垂直應用中，由于存在重力加速度（9,81 m/s2），必須加上重力加速度。

[3] 該數值可在各系列的最大空載扭矩表中查到。

[4] 該數值可在下表中查到。

	KS50	KS60	KS86	GSCS50	GSC80	GSC120	YSO/YSC135	YSO/YSC170	YSO220
滚珠螺杆慣量（JSP），【kg㎡/m】	0.3×10^{-5}	1.6×10^{-5}	3.9×10^{-5}	1.6×10^{-5}	3.9×10^{-5}	3.9×10^{-5}	3.9×10^{-5}	12.3×10^{-5}	30.1×10^{-5}

Feed Force Formula [N]

$$F_x = m \times g \times \mu$$

Fx	= feed force [N]
m	= total mass to be moved [kg] [1]
g	= acceleration due to gravity [m/s²]
μ	= friction factor specific for each unit

Acceleration Force Formula [N]

$$F_a = m \times a$$

Fa	= acceleration force [N]
m	= mass to be operated [kg]
a	= acceleration [m/s²] [2]

Power Formula [kW]

$$P = \frac{M_A \times n_{max} \times 2 \times 3{,}14}{60 \times 1000}$$

P	= required power [kW]
M_A	= required drive moment [Nm]
n_{max}	= maximum required rotational speed [rpm]

Drive Moment Formulas [Nm]

$$M_A = M_{load} + M_{trans} + M_{rot} + M_{idle}$$

$$M_{load} = \frac{F_x \times p}{2 \times 3{,}14 \times 1000}$$

$$M_{trans} = \frac{F_a \times p}{2 \times 3{,}14 \times 1000}$$

$$M_{rot} = j_{sp} \times \frac{2 \times 3{,}14 \times n_{max} \times a \times 2}{V_{max} \times 60 \times 1000}$$

M_{idle} = see table for unit in question

M_A	= required drive moment [Nm]
Mload	= moment as a result of various loads [N]
Mtrans	= translational acceleration moment [Nm]
Mrot	= rotational acceleration moment [Nm]
Midle	= max no-load driving torque [Nm] [3]
Fx	= feed force [N]
p	= screw lead [mm]
Fa	= maximum required acceleration force [N]
j_{sp}	= inertia of ball screw per meter [kgm²/m] [4]
n_{max}	= maximum required rotational speed [rpm]
a	=maximum required acceleration [m/s²)
Vmax	= maximum required linear speed [m/s]

[1] The total mass is the mass of all masses to be moved (objects to be moved, carriage(s)/rod, screw).

[2] In vertical applications, the mass acceleration must be added to the acceleration due to gravity g (9,81 m/s²).

[3] This value can be found in the carriage idle torque tables for each linear motion system.

[4] This value can be found in the additional technical data tables.

	KS50	KS60	KS86	GSCS50	GSC80	GSC120	YSO/YSC135	YSO/YSC170	YSCO220
Inertia Of Ball Screw Per Meter（JSP）,【kgm²/m】	0.3×10^{-5}	1.6×10^{-5}	3.9×10^{-5}	1.6×10^{-5}	3.9×10^{-5}	3.9×10^{-5}	3.9×10^{-5}	12.3×10^{-5}	30.1×10^{-5}

進給力算式 [N

$$F_x = m \times g \times \mu$$

Fx	= 進給力 [N]
m	= 待移動的總質量 [kg] [1]
g	= 重力加速度 [m/s²]
μ	= 每個單元的摩擦力系數

加速力算式 [N]

$$F_a = m \times a$$

Fa	= 加速力 [N]
m	= 待運轉的質量 [kg]
a	= 加速度 [m/s²] [2]

功率算式 [KW]

$$P = \frac{M_A \times n_{max} \times 2 \times 3{,}14}{60 \times 1000}$$

P	= 所需功率 [kW]
M_A	= 所需的驅動扭矩 [Nm]
n_{max}	= 所需的最大轉速 [rpm]

驅動扭矩算式 [Nm]

$$M_A = M_{load} + M_{trans} + M_{rot} + M_{idle}$$

$$M_{load} = \frac{F_x \times d_0}{1000 \times 2}$$

$$M_{trans} = \frac{F_a \times d_0}{1000 \times 2}$$

$$M_{rot} = J_{syn} \times \frac{2 \times 3{,}14 \times n_{max}}{60} \times \frac{a}{V_{max}}$$

M_{idle}= 請見相應單元的表格

M_A	= 所需驅動扭矩 [Nm]
Mload	= 負載變動引起的力矩 [N]
Mtrans	= 平移加速度扭矩 [Nm]
Mrot	= 旋轉加速度扭矩 [Nm]
Midle	= 最大空載扭矩 [Nm] [3]
Fx	= 進給力 [N]
d_0	= 皮帶輪直徑 [mm]
Fa	= 所需的加速力 [N]
Jsyn	= 皮帶輪慣量 [kgm²] [4]
n_{max}	= 所需的最大轉速 [rpm]
a	= 所需最大加速度 [m/s²]
Vmax	= 所需的最大直綫速度 [m/s]

[1] 總質量爲所有待移動質量的總和（待移動的物體、滑架/杆、絲杠）。

[2] 垂直應用中，由于存在重力加速度（9,81 m/s2），必須加上重力加速度。

[3] 該數值可在各個系列的最大空載扭矩表中查到。

[4] 該數值可在下表中查到。

	ITO40	ITO / ITC60	ITO / ITC80	ITO / ITC100	YTO/ YTC135	YTO/ YTC170
皮帶輪慣量（JSYN）,【kgm²】	1.34×10^{-5}	8.42×10^{-5}	3.38×10^{-5}	1.17×10^{-5}	7.44×10^{-5}	3.88×10^{-5}

Feed Force Formula [N]

$$F_x = m \times g \times \mu$$

Fx	= feed force [N]
m	= total mass to be moved [kg] [1]
g	= acceleration due to gravity [m/s²]
μ	= friction factor specific for each unit

Acceleration Force Formula [N]

$$F_a = m \times a$$

Fa	= acceleration force [N]
m	= mass to be operated [kg]
a	= acceleration [m/s²] [2]

Power Formula [kW]

$$P = \frac{M_A \times n_{max} \times 2 \times 3{,}14}{60 \times 1000}$$

P	= required power [kW]
M_A	= required drive moment [Nm]
n_{max}	= maximum required rotational speed [rpm]

Drive Moment Formulas [Nm]

$$M_A = M_{load} + M_{trans} + M_{rot} + M_{idle}$$

$$M_{load} = \frac{F_x \times d_0}{1000 \times 2}$$

$$M_{trans} = \frac{F_a \times d_0}{1000 \times 2}$$

$$M_{rot} = J_{syn} \times \frac{2 \times 3{,}14 \times n_{max}}{60} \times \frac{a}{V_{max}}$$

M_{idle} = see table for unit in question

M_A	= required drive moment [Nm]
Mload	= moment as a result of various loads [N]
Mtrans	= translational acceleration moment [Nm]
Mrot	= rotational acceleration moment [Nm]
Midle	= max no-load driving torque [Nm] [3]
Fx	= feed force [N]
d_0	= pulley diameter [mm]
Fa	= maximum required acceleration force [N]
Jsyn	= inertia of pulleys per meter[kgm²] [4]
n_{max}	= maximum required rotational speed [rpm]
a	= maximum required acceleration [m/s²]
Vmax	= maximum required linear speed [m/s]

[1] The total mass is the mass of all masses to be moved (objects to be moved, carriage(s)/rod, belt).

[2] In vertical applications, the mass acceleration must be added to the acceleration due to gravity g (9,81 m/s²).

[3] This value can be found in the carriage idle torque tables.

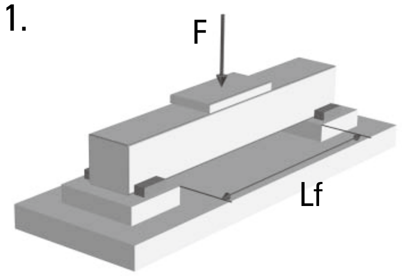
[4] This value can be found in the performance specifications tables for each linear motion system.

[5] This value can be found in the additional technical data tables.

	ITO40	ITO / ITC60	ITO / ITC80	ITO / ITC100	YTO/ YTC135	YTO/ YTC170
Idle Torque Of Pulleys (JSYN) ,【kgm²】	1.34×10^{-5}	8.42×10^{-5}	3.38×10^{-5}	1.17×10^{-5}	7.44×10^{-5}	3.88×10^{-5}

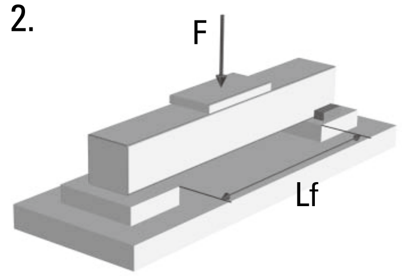
負載類型

1.



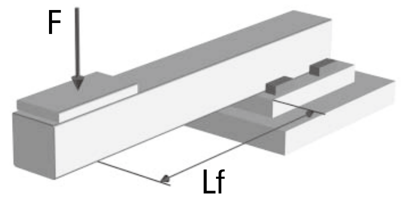
導軌在兩端進行支撐。
導軌兩側固定。

2.



導軌在兩端進行支撐。
導軌在一側固定。

3.



導軌在一端進行支撐。
導軌一側固定。

容許的導軌撓度算式[mm]

$$f_h = L_f \times b$$

f_h	= 容許的導軌撓度 [mm]
Lf	= 撓曲導軌的長度 [mm]
b	= 撓曲系數 [1]

導軌撓度算式[mm]

負載類型 1.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 384 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} \times m_c) \times g \times L_f^3}{192 \times E_{Al} \times I_y}$$

負載類型 2.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 185 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} \times m_c) \times g \times L_f^3}{48 \times \sqrt{5} \times E_{Al} \times I_y}$$

負載類型 3.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 8 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} \times m_c) \times g \times L_f^3}{3 \times E_{Al} \times I_y}$$

f_{max}	= 導軌撓度 [mm]
m'_{100}	= 每100行程重量 [kg] [2]
m_{ext}	= 滑架上的外部負載 [kg]
m_c	= 滑架重量 [kg] [2]
g	= 重力加速度 [m/s²]
E_{Al}	= 鋁彈性模量 (70000 N/mm²)
Iy	= Y方向導軌的幾何慣性矩 [mm⁴] [1]

[1] 這個值可以在附加技術數據表中查到。

[2] 該數值可在各個單元的性能規格表中查到。

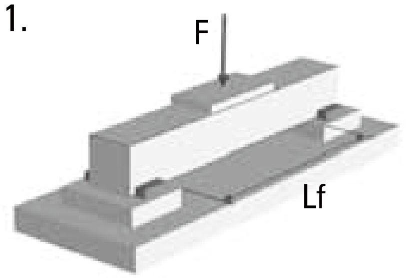
結論算式

$f_h > f_{max}$ = 撓度滿足要求

$f_h < f_{max}$ = 撓度不符合要求，Lf 必須縮短

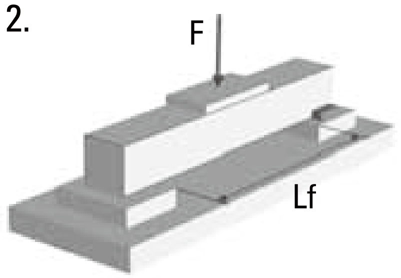
Load Cases

1.



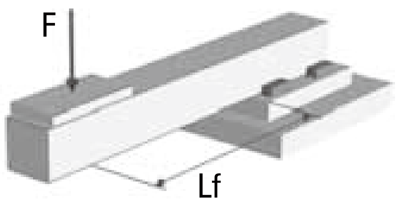
Profile supported in both ends.
Profile fixed at both sides.

2.



Profile supported in both ends.
Profile fixed at one side.

3.



Profile supported in one end.
Profile fixed at one side.

Permissible Profile Deflection Formula [mm]

$$f_h = L_f \times b$$

f_h	= permissible profile deflection [mm]
L_f	= length of profile being bent [mm]
b	= bending factor [1]

Profile Deflection Formulas [mm]

Load Case 1.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 384 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} + m_c) \times g \times L_f^3}{192 \times E_{Al} \times I_y}$$

Load Case 2.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 185 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} + m_c) \times g \times L_f^3}{48 \times \sqrt{5} \times E_{Al} \times I_y}$$

Load Case 3.

$$f_{max} = \frac{m'_{100} \times g \times L_f^4}{100 \times 8 \times E_{Al} \times I_y} + \frac{(m_{ext} + m_c) \times g \times L_f^3}{3 \times E_{Al} \times I_y}$$

f_{max}	= deflection of the profile [mm]
m'_{100}	= weight of every 100 mm of stroke [kg/mm]
m_{ext}	= external load on carriage [kg]
m_c	= weight of carriage(s) [kg] [2]
g	= acceleration due to gravity [m/s²]
E_{Al}	= elastic modulus of aluminium (70000 N/mm²)
I_y	= geometrical moment of inertia of the profile in Y direction [mm⁴] [1]

[1] This value can be found in the additional technical data tables.

[2] This value can be found in the performance specifications tables for each unit.

Conclusion Formulas

$f_h > f_{max}$ = deflection OK

$f_h < f_{max}$ = deflection not OK, L_f must be shorter

實例 1

直綫運動系統類型：
ITO80

負載類型：
類型1 - 导轨在两端支撐并在两侧固定

待通過滑架移動的負載：
m_{ext} = 150 kg

支撐間距：
L_f = 600 mm

特定單元參數：
m'_{100} = 0,93 kg
m_c = 2,75 kg
E_{Al} = 70000 N/mm²
$I_y = 1{,}93 \times 10^6$ mm⁴
b = 0,0005

計算所得值：
f_h = 0,3 mm
f_{max} = 0,013 mm

結論：
$f_h > f_{max}$ = 撓度滿足要求

實例 2

直綫運動系統類型
ITO60

負載類型
類型2 - 導軌在兩端支撐并在一邊固定

需要通過滑架移動的負載：
m_{ext} = 100 kg

支撐間距：
L_f = 600 mm

特定單元數據：
m'_{100} = 0,53 kg
m_c = 1,2 kg
E_{Al} = 70000 N/mm²
$I_y = 4{,}59 \times 10^5$ mm⁴
b = 0,0005

計算所得值：
f_h = 0,3 mm
f_{max} = 0,063 mm

結論：
$f_h > f_{max}$ = 撓度滿足要求

實例 3

直綫運動系統類型
ITO80

負載類型：
類型3 - 導軌支撐和固定都在一端

需要通過滑架移動的負載：
m_{ext} = 120 kg

支撐間距：
L_f = 400 mm

特定單元數據：
m'_{100} = 1,08 kg
m_c = 4,26 kg
E_{Al} = 70000 N/mm²
$I_y = 1{,}85 \times 10^6$ mm⁴
b = 0,0003

計算所得值：
f_h = 0,12 mm
f_{max} = 0,203 mm

結論：
$f_h < f_{max}$ = 撓度不滿足要求

Example 1

Type of linear motion system:
ITO80

Load case:
Case 1 - profile supported in both ends and fixed at both sides.

Load to be moved by carriage:
m_{ext} = 150 kg

Distance between supports:
L_f = 600 mm

Specific unit data:
m'_{100} = 0,93 kg
m_c = 2,75 kg
E_{Al} = 70000 N/mm^2
I_y = 1,93 × 10^6 mm^4
b = 0,0005

Calculated values:
f_h = 0,3 mm
f_{max} = 0,013 mm

Conclusion:
$f_h > f_{max}$ = deflection OK

Example 2

Type of linear motion system:
ITO60

Load case:
Case 2 - profile supported in both ends and fixed at one side.

Load to be moved by carriage:
m_{ext} = 100 kg

Distance between supports:
L_f = 600 mm

Specific unit data:
m'_{100} = 0,53 kg
m_c = 1,2 kg
E_{Al} = 70000 N/mm^2
I_y = 4,59 × 10^5 mm^4
b = 0,0005

Calculated values:
f_h = 0,3 mm
f_{max} = 0,063 mm

Conclusion:
$f_h > f_{max}$ = deflection OK

Example 3

Type of linear motion system:
ITO80

Load case:
Case 3 - profile supported and fixed at one end.

Load to be moved by carriage:
m_{ext} = 120 kg

Distance between supports:
L_f = 400 mm

Specific unit data:
m'_{100} = 1,08 kg
m_c = 4,26 kg
E_{Al} = 70000 N/mm^2
I_y = 1,85 × 10^6 mm^4
b = 0,0003

Calculated values:
f_h = 0,12 mm
f_{max} = 0,203 mm

Conclusion:
$f_h > f_{max}$ = deflection not OK

加速度
加速度是用于衡量從固定（或較低速度）達到較高速度的速度變化率的度量方式。如果您的應用對加速度值有嚴格要求，請聯系我們的客户服務部門。

精度
精度分爲幾種不同的類型。許多因素都會對系統的整體精度造成影響。另請參見“重復精度”，“定位精度”。

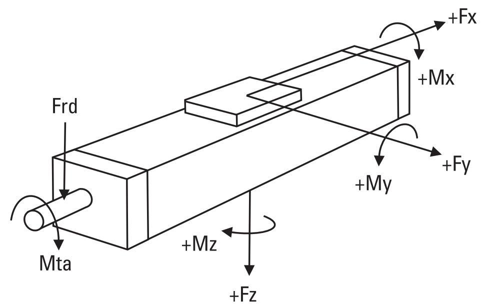
滚珠螺杆驅動
滚珠絲杠由一個旋轉絲杠和一個移動滚珠螺母組成。滚珠螺母固定在單元的滑架上。没有正常的綫程，相反的是滚珠在螺母中循環作爲沿着絲杠運行的高效滚珠軸承工作。滚珠絲杠有多種導程、直徑和精度等級可選。精度等級（C3，C5，C7或C10）表示絲杠的導程公差。數字越小，精度越高。滚珠絲杠驅動單元的典型特性爲高負載性能和高精度。

皮帶驅動
皮帶驅動固定在單元滑架上的齒形皮帶組成。皮帶在定位在導軌一端的兩個皮帶輪之間運行。一個皮帶輪通過驅動軸連接到電機的驅動站，另一個皮帶輪則安裝在張緊站。皮帶由强化鋼芯塑料制成。皮帶驅動單元的典型特性爲高速度、長行程、低噪音和低總體質量。

皮帶傳動機構
皮帶傳動機構包含一條運行在兩個不同直徑的皮帶輪之間的同步帶。皮帶輪直徑的差异决定了傳動比的大小。皮帶齒輪運行安静，精度達到中等水平且無需維護，但在過載情况下很容易損壞。

危險轉速
所有滚珠絲杠都具有危險轉速，在此速度下絲杠開始振動并最終彎曲或卷起絲杠。具體的限值爲一個由絲杠總長度和速度構成的函數。對于個别執行器而言，這意味着當行程超出一定距離後，在性能規格表中查到的容許最大速度可以超出危險轉速。 此種情况下，要麽必須將速度降至危險轉速，必須减少行程量；要麽必須選擇其它能在此行程下控制速度的執行器型號。否則，則必須選擇能在此行程下滿足速度要求的其它單元。危險轉速限值可相應單元的產品頁面的“危險轉速”圖内找到。

作用力示意圖
作用在單元上的力的名稱在各個單元的產品頁中進行了示意圖，詳見各自的“作用力示意圖”（參見下面例子）。在與Limon進行溝通時，請務必采用相同示意圖。



導軌撓度
個别單元需要沿着整個導軌支撑，而另一些則僅在超出指定範圍時進行自支撑。更爲詳盡的内容可參閲產品資料頁。應采用我們推薦的支撑間隔進行支撑，從而將單元撓度降至最低。支撑點間的最大距離可參閲產品資料頁。單元的撓度也可使用“其他參數和計算”章節的方法進行計算。

Acceleration
Acceleration is a measure of the rate of speed change going from standstill (or a lower speed) to a higher speed. Please contact customer service if your application is critical to which acceleration rate is acceptable or needed.

Accuracy
There are several types of accuracy and many different factors that will affect the overall accuracy of a system. Also see “Repeatability”, “Positioning Accuracy”, “Lead Accuracy”.

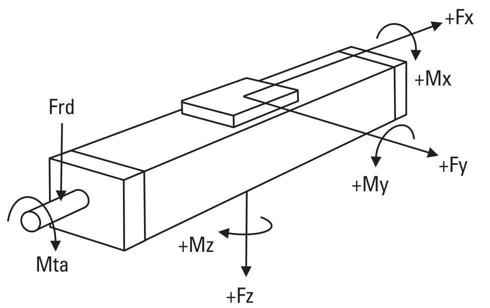
Ball Screw Drive
A ball screw is made up of a rotating screw and a moving ball nut. The ball nut is attached to the carriage of the unit. It does not have a normal thread; instead balls circulate inside the nut making it work as an efficient ball bearing that travels along the screw. Ball screws come in a large variety of leads, diameters and tolerance classes. The tolerance class (T3, T5, T7 or T9) indicates the lead tolerance of the screw. The lower the number, the higher the tolerance. High load capability and high accuracy are typical features of ball screw driven units.

Belt Drive
A belt drive consists of a toothed belt which is attached to the carriage of the unit. The belt runs between two pulleys positioned at either end of the profile. One pulley is attached to the motor via the drive shaft in the drive station while the other is mounted in a tension station. The belts are made of plastic reinforced with steel cords. High speeds, long stroke, low noise and low overall weight are typical features of belt driven units.

Belt Gear
A belt gear consists of a timing belt that runs between two pulley wheels of different diameters. The difference between the diameters determines the gear ratio. Belt gears are quiet, have medium accuracy and require no maintenance but are susceptible to belt breakage under overload conditions.

Critical Speed
All ball screws have a critical speed where the screw starts to vibrate and eventually bend or warp the screw. The exact limit is a function of how long the screw is and the speed. For some units this means that the allowed maximum speed found in the performance specifications can be higher than the critical speed when the stroke exceeds a certain distance. In this case, either the speed must be reduced to the critical speed, the amount of stroke must be reduced, or you must use the screw support option if the unit in question allows this. Otherwise you must select another unit that can manage the speed at that stroke. The critical speed limits can be found in the “Critical Speed” diagrams on the product pages of the units that this concern.

Definition of Forces
The designations of the forces that acts on the unit are defined on the product page of each unit in the “Definition of Forces” drawing (see example below). Please always use the same definitions whenever communicating with Limon.



Deflection of the Profile
Some units require support along the whole profile whilst some are self-supporting over a specified span. Further details can be found on the product data pages. The recommended support intervals should be followed to minimize deflection of the unit. The maximum distance between the support points is shown on the product data pages. The deflection of the unit can also be calculated using the information in the“Additional data and calculations” section.

空載轉矩
空載轉矩是指移動無負載滑架時，旋轉驅動軸所需的扭矩。空載轉矩因輸入速度而异，產品頁上的空載轉矩表給出了部分速度下的扭矩值。表中給出的值針對的是配備標準長度單滑架的單元。如果您需要其他速度、多滑架、短/長滑架的確切扭矩值，請聯系我們的客服部門。

慣性
慣性是物體抵抗自身速度改變的一種屬性，其大小取决于物體的形狀和質量。當選定尺寸和型號以及想調整伺服系統至最佳性能時，對慣性的考慮非常重要。更多相關信息，請咨詢我們的客户服務部門。

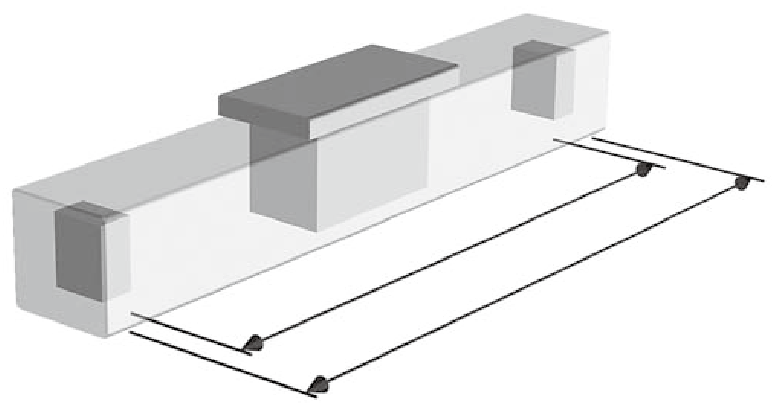
預期壽命
在决定直綫運動系統的使用壽命時，須評估所有作用在單元上的力和扭矩。本目録所列的參數和算式作爲基本參考。若需更詳盡的使用壽命計算方法，請使用我們的尺寸和選型軟件。請聯系我們獲取進一步的指導。

額定負載
許多類型的額定負載都需要考慮。我們通常所説的負載指的是延伸管將要推動或拉動負載，即動態負載。但是也存在静態、側向、慣量和加速力、减速力、重力和摩擦力負載，這些負載同等重要。對于部分單元而言，給定的負載和負載扭矩值適用于整個單元和導軌系統。整個單元的值是單元能够運行的值。導軌系統的值應僅在不同單元比較時使用，且不可用于表述整個單元的實際性能。

定位精度
定位精度指期望位置與實際位置之間的偏差，是所有可能造成精度降低的因素（即重復精度，背隙，分辨率，絲杠/皮帶精度，電機、驅動和運動控制系統精度）叠加的結果。有些因素，如背隙和導軌精度，有時能够通過使用運動控制系統的軟件進行補償。同時參見“精度”。

重復精度
重復精度是指定位系統從相同的距離，以相同的速度和减速度率回到位置的能力。影響重復精度的因素是電機角度重復精度，驅動和運動控制系統，系統摩擦和負載變化，速度和减速度。

行程
理論上的最大行程（Smax）是滑架能從單元一端到另一端移動的總長度。然而，達到最大行程則意味着滑架會和末端導軌相撞。因此，實際行程要短于Smax。我們建議您在指定單元長度時，至少應比您要求的最大行程長100mm，這樣單元即可在撞到末端之前停止，并且允許在安裝時對單元的位置進行調整。



Idle Torque
Idle torque is the torque needed to move the carriage with no load in it by rotating the drive shaft. The idle torque will vary with the input speed and the idle torque tables on the product pages gives a value for some speeds. The value given in the table is for a unit having a single carriage of standard length. If you need the exact value for another speed, multiple carriages or short/long carriages, please contact our customer service.

Inertia
Inertia is the property of an object to resist speed changes and is dependent on the shape and the mass of the object. The inertia is important when sizing and selecting and also when tuning a servo system to optimum performance. Consult customer service for more information.

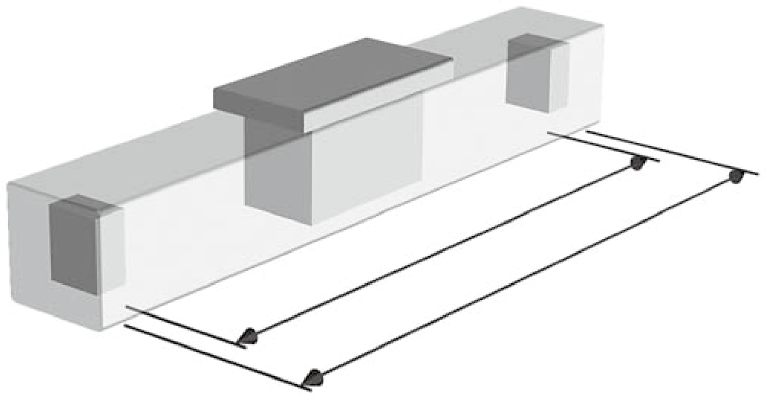
Lifetime Expectancy
When determining the lifetime for a linear motion system it is necessary to evaluate all forces and moments that are acting on the unit. The data and formulas given in this catalogue serve as a basis for this. For a more detailed lifetime calculation please use our sizing and selection software. Please contact us for further guidance.

Load Rating
There are many types of load ratings that all needs to be considered. Normally when you speak about the load you refer to the load that the carriage will move; which is the dynamic load. But there may also be static, side, moment and forces from acceleration, deceleration, gravity and friction that are all equally important. For some units the load and load torque values are given for both the complete unit and the guiding system. The values for the complete unit are the values under which the unit can operate. The values for the guiding system should only be used when comparing different units and do not describe the actual performance of the complete unit.

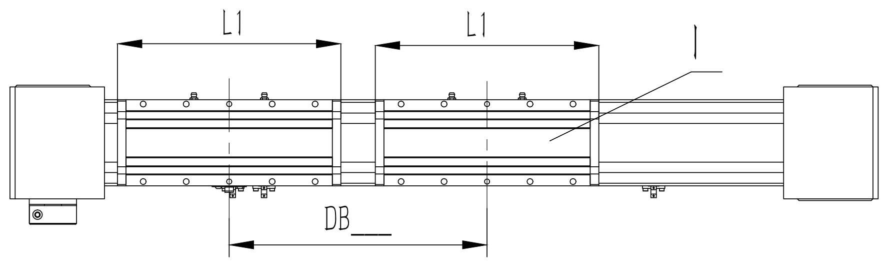
Positioning Accuracy
Positioning accuracy is the error between the expected and actual position and is the sum of all factors that will reduce the accuracy (i.e. repeatability, backlash, resolution, screw/belt accuracy, and the accuracy of the motor, drive and motion control system). Some of these factors, such as backlash and lead accuracy, can sometimes be compensated for in the software of the motion control system being used. Also see "Accuracy".

Repeatability
Repeatability is the ability for a positioning system to return to a location when approaching from the same distance, at the same speed and deceleration rate. Some of the factors that affect the repeatability are the angular repeatability of the motor, drive and motion control system, system friction and changes in load, speed and deceleration.

Stroke
The theoretical maximum stroke (Smax) is the length that the carriage can travel from one end of the unit to the other. However, using the maximum stroke means that the carriage will collide with the ends of the profile. The practical stroke is therefore shorter. We recommend that you specify a unit that have at least 100 mm longer stroke than the maximum stroke you need so that the unit can stop before colliding with the ends and also allow for some adjustment of the unit position at the mounting.



輔助滑塊行程計算方法：
Calculation method of the auxiliary block stroke



L1=滑塊長度	DB___=滑塊之間的中心距	I =輔助滑塊
LI=Block Length	DB___=Center	I =Auxiliary Block

實例 Example
型號 Item No.: **ITO60–500–DB300......**
不帶輔助滑塊的工作行程=500mm
Stroke(without auxiliary block)= 500mm
帶輔助滑塊的工作行程=200mm（500–300=200mm）
Stroke(with auxiliary block)= 200mm (500-300=200mm)

對于帶輔助滑塊的電缸，工作行程會由于滑塊之間的距離而縮短.
For the linear module with auxiliary block, its stroke will be shortened as for the distance of block.

LIMON in Taiwan 臺灣

Add / 地址: No.226-1.Section 3 Shixian Road,West Area,Chiayi City,Taiwan / 台湾嘉义市西区世贤路三段266之1号
Tel / 電話:02-82853888

LIMON in P.R. China 中國

Add / 地址:Building D8-D9, Zhizaogang, Lane 215, Qingyi Road, High-tech Zone, Ningbo City, Zhejiang,China
浙江省寧波市高新區清逸路 215弄 智造港D8-D9幢
Tel/電話:0086-0574-87515352

LIMON in Singapore 新加坡

Add / 地址:No.1 Kaki Bukit Avenue 3 (KB-1)#06-12 Singapore 416087
Tel / 電話:0065 6286 7707

LIMON in Japan 日本

Add / 地址:ROOM 205,GRANDEUR IMAZATO BLDG. NO.1-4,4-CHOME,IMAZATO,NAGAOKAKYO-CITY,617-0814, KYOTO,JAPAN
Tel / 電話:0081-759590221

LIMON in India 印度

Add-1 / 地址-1:303-308, Krishna Bhuvan Annex, 22-B, Govandi Station Road, Deonar, Mumbai - 400088 Maharashtra INDIA
Tel / 電話:0091-22-61464444 / 61464445

Add-2 / 地址-2:D-12 LAJPAT NAGAR-3,2ND FLOOR,NEW DELHI-110024 INDIA
Tel / 電話:0091 11 23951438

LIMON in Germany 德國

Add / 地址:Stattmannstr. 23 D-72644 Oberboihingen
Tel / 電話:0049 7022 2629384

LIMON in Hungary 匈牙利

Add／地址:1194Budapest, Hofherr Albert u. 38/B,HUNGARY
Tel／电话:0036 1/455-2079

LIMON in Brasil 巴西

Add / 地址:AV. MARECHAL RONDON, 2122,CAMPINAS-SP,BRASIL
Tel / 電話:0055 19 32 434316

LIMON in Turkey 土耳其

Add / 地址:Esensehir mahallesi, kurkculer caddesi,Eryilmaz sokak no 31, Dudullu-ümraniye-Istanbul-turkey
Tel / 電話:0090 216 527 30 30

LIMON in Israel 以色列

Add / 地址:32 Amal st Petach-Tikva 49513 Israel
Tel / 電話:00972 3 9288888

Facebook   Website

LIMON AUTO TECH CO., LTD.
www.limonrobot.cn

CAT F.2301