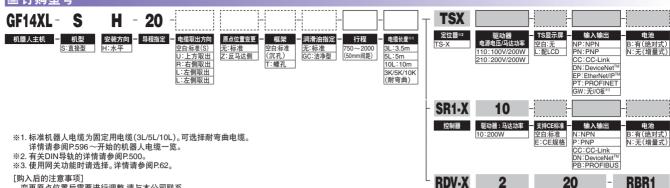
总长

GF14XI

●可选择原点反马达侧

※ 希望以水平以外的方向安装时,请咨询本公司。



变更原点位置后需要进行调整,请与本公司联系。

变更电缆取出方向后需要的零件因取出方向可能会有所不同,请与本公司联系。请勿用水平方向以外的安装方式安装水平安装规格的机器人。

■允许突出



额定推力 行程 750 mm~2000 mm (50 mm间距) 行程+561 mm 主机截面最大外形 W140 mm × H91.5 mm ※ 计算寿命时的行程为1000 mm。 电缆长度 标准:3.5m/选配:5m、10m

线性导轨形式 4列圆弧×2根轨道 位置检测器 旋转变压器**2 分辨率 20480脉冲/圈

※2. 位置检测器(旋转变压器)为增量式和绝对式规格通用。控制器有备份功能时为绝对式规格。

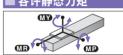
※1. 单方向的重复定位精度。

水平使用时			(单位:mm)		
		Α	В	С	
导 程 20	10kg	3550	1340	1210	
	20kg	2075	685	633	
	45kg	1280	326	308	

※ 导轨寿命10 000 km时滑块上面中心至搬运重心的距离。

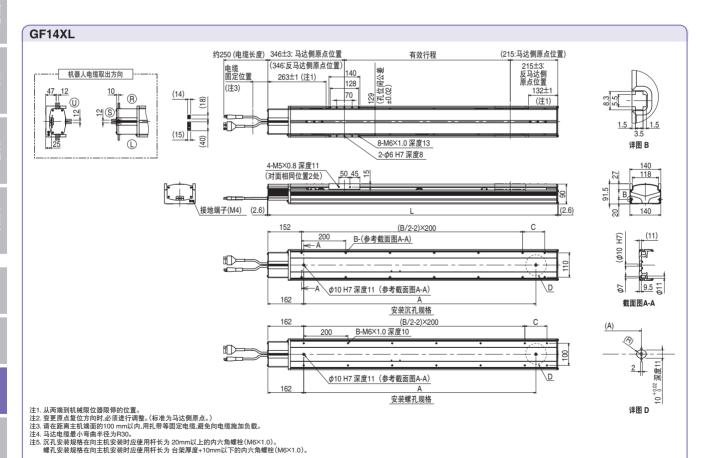
■ 容许静态力矩

电源电压 驱动器:马达功率 20:600W以下



	(单位:N·m)	
MY	MP	MR
551	552	485

■适用控制器				
运行方法				
程序/ 点位跟踪/ 远程命令/ 联机指令				
点位跟踪/				
远程命令				
脉冲列				



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 50 100 150 200

主机重量(kg) 22.5 23.2 23.8 24.5 25.2 25.9 26.5 27.2 27.9 28.6 29.2 29.9 30.6 31.3 31.9 32.6 33.3 33.9 34.6 35.3 36.0 36.6 37.3 38.0 38.7 39.3

18 18 18 18 20 20

750 800 850 900 950 1000 1050 1100 1150 1200 1250 1300 1350 1400 1450 1500 1550 1600 1650 1700 1750 1800 1850 1900 1950 2000 1311 | 1361 | 1411 | 1461 | 1511 | 1561 | 1611 | 1661 | 1711 | 1761 | 1811 | 1861 | 1911 | 1961 | 2011 | 2061 | 2111 | 2161 | 2211 | 2261 | 2311 | 2361 | 2411 | 2461 | 2511 | 2561

20 20 22 22 22 24 24 24

24

26 26

50 100 150

有效行程

В

14 14 16 16 16 16