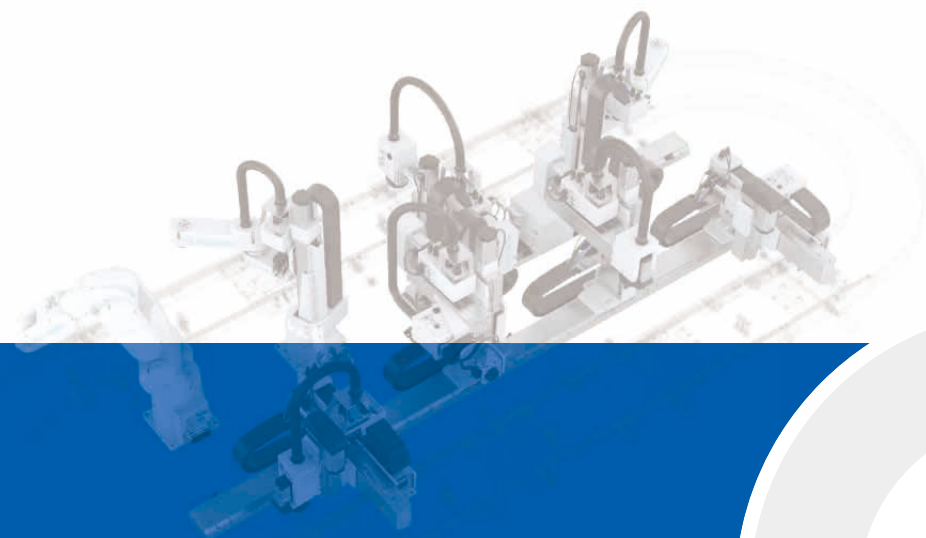
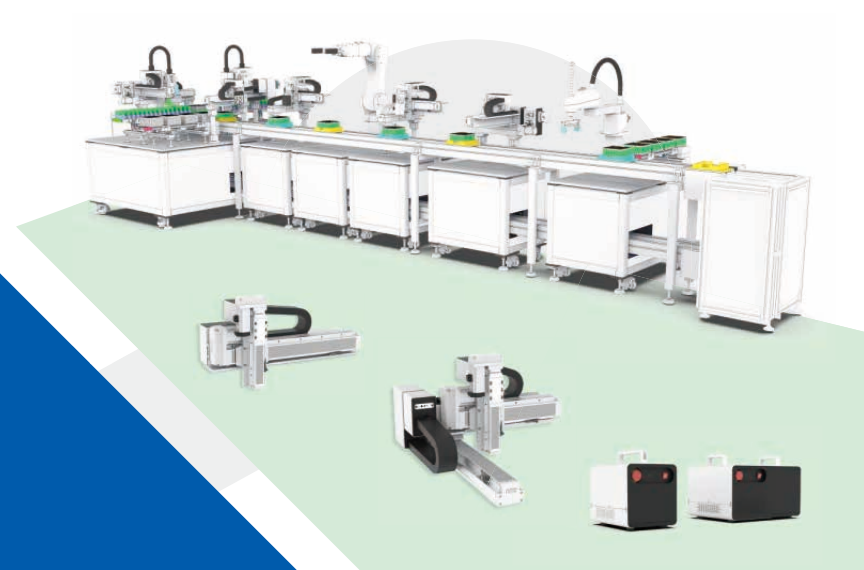




- 集中控制系统
- 模块化机器人
- 模块化电控柜



专注智能制造核心技术，让自动化更简单！

杭州芯控智能科技有限公司

- 地址1：杭州市钱塘区杭州高新企业孵化器1号楼1楼
- 地址2：杭州市西湖区学院路77号黄龙国际中心G座1707室
- 官方网址：<http://www.corecontrol.cn/>
- 选型网址：<http://robot.corecontrol.cn/>
- 咨询热线：吴先生 13735517405
- 全国服务热线：400-892-1688



微信公众号

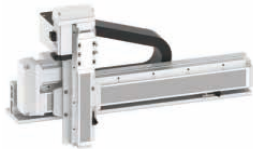
杭州芯控智能科技有限公司
HANGZHOU CORE CONTROL ROBOTICS CO.,LTD.

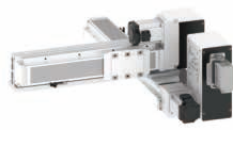
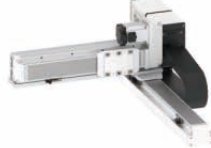
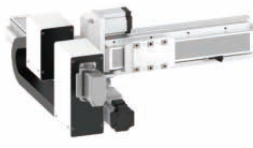
CORE CONTROL

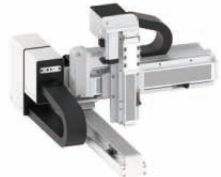
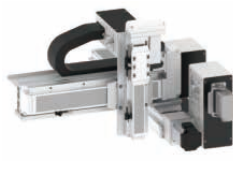
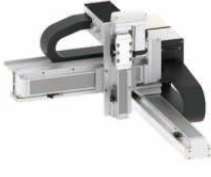
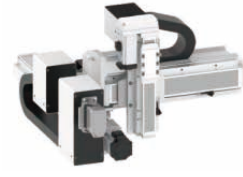
让自动化 更简单!



C²Cube系列机器人控制系统 P3			
			
主控柜	驱动柜	MINI主控柜	

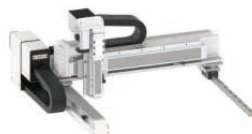
G系列标准滑台机器人 2轴/2-axis十字型 P17			
			
方向1	方向2		

G系列标准滑台机器人 2轴/2-axis悬臂型 P27			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

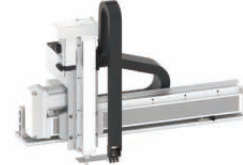
G系列标准滑台机器人 3轴/3-axis悬臂型 P49			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

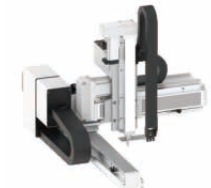
G系列标准滑台机器人 4轴/4-axis悬臂型 P71			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

G系列标准滑台机器人 2轴/2-axis龙门型 P91			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

G系列标准滑台机器人 3轴/3-axis龙门型 P113			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

G系列标准滑台机器人 4轴/4-axis龙门型 P135			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

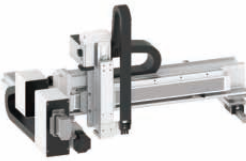
T系列标准滑台机器人 2轴/2-axis十字型 P151			
			
方向1	方向2		

T系列标准滑台机器人 3轴/3-axis悬臂型 P161			
			
方向1	方向2	方向3	方向4

T系列标准滑台机器人		3轴/3-axis龙门型	P183
			
方向1	方向2	方向3	方向4

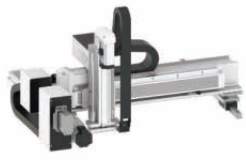
Y系列标准滑台机器人		2轴/2-axis十字型	P205
			
方向1	方向2		

Y系列标准滑台机器人		3轴/3-axis悬臂型	P213
			
方向1	方向2	方向3	方向4

Y系列标准滑台机器人		3轴/3-axis龙门型	P229
			
方向1	方向2	方向3	方向4

D系列标准滑台机器人		2轴/2-axis十字型	P245
			
方向1	方向2		

D系列标准滑台机器人		3轴/3-axis悬臂型	P253
			
方向1	方向2	方向3	方向4

D系列标准滑台机器人		3轴/3-axis龙门型	P269
			
方向1	方向2	方向3	方向4

P系列关节机器人 直线型 P285	P系列关节机器人 旋转型 P293	SCARA机器人 P301	六轴机器人 P303
			

智能搬运机器人 P305


▪ 企业简介	01	▪ Y系列标准滑台机器人	205
▪ C²RC系列控制软件	02	▪ D系列标准滑台机器人	245
▪ C²Cube系列机器人控制系统	03	▪ P系列关节机器人	285
▪ 模块化机器人	11	▪ SCARA机器人	301
▪ 机器人应用示例	13	▪ 六轴机器人	303
▪ G系列标准滑台机器人	17	▪ 智能搬运机器人	305
▪ T系列标准滑台机器人	151		

杭州芯控智能科技有限公司

杭州芯控智能科技有限公司是一家面向智能制造行业的**软硬件一体化**的高新技术企业，为智能制造行业设备供应商及方案工程师提供“快速方案设计”、“敏捷落地实施”的全栈式开发平台。公司产品包括**产线规划软件**（Assembly Line Design Automation）、**模块化机器人**（Industrial Lego Robot）。通过人工智能算法一键生成产线布局方案，应用模块化机器人快速搭建产线，以边缘计算中心为枢纽实现真正的数字孪生。目前终端应用涵盖3C、光伏、家电、生物医药、新能源、汽车零部件等多个行业。软件赋能系统集成商，让自动化更简单！

模块化机器人包括集中控制系统、模块化机器人、模块化电控柜，拥有三十多个标准化通用模块，可构建数十万种产品组合（涵盖不同负载、运动范围和品牌）。产品三维模型及参数均可在机器人选型网站上获得，同时用户可以通过产线规划软件实现自动选型。

公司成立于2019年5月，目前已完成三轮融资，股东均为一线风险投资机构。创业初期更是被认定为杭州钱塘区高层次人才创新创业项目A1类（最高类别），浙江省中小型科技企业、杭州雏鹰计划企业、国家级高新技术企业、科技部“火炬杯”全国赛优胜奖。

 **使命：专注智能制造核心技术，让自动化更简单**

 **愿景：服务1000个集成商，控10000个黑灯工厂**

 **价值观：客户为中心，奋斗者为本**

C²RC系列可编程控制软件是一套芯控自研的多功能工业控制软件，该软件集成了包括机器人在内的多种运动控制算法，广泛应用于各种工业自动化场景。

运控功能

- 1.主控一带多，多机器人独立、协同动作
- 2.单轴/轴组PTP、插补、S曲线、Blend
- 3.坐标/关节机器人MovJ、MovL、MovC
- 4.IEC61131-3标准化编程，顺序功能图（SFC）、功能块图（FBD）、PLCOPEN、梯形图(LD)、结构化文本（ST）

运控算法

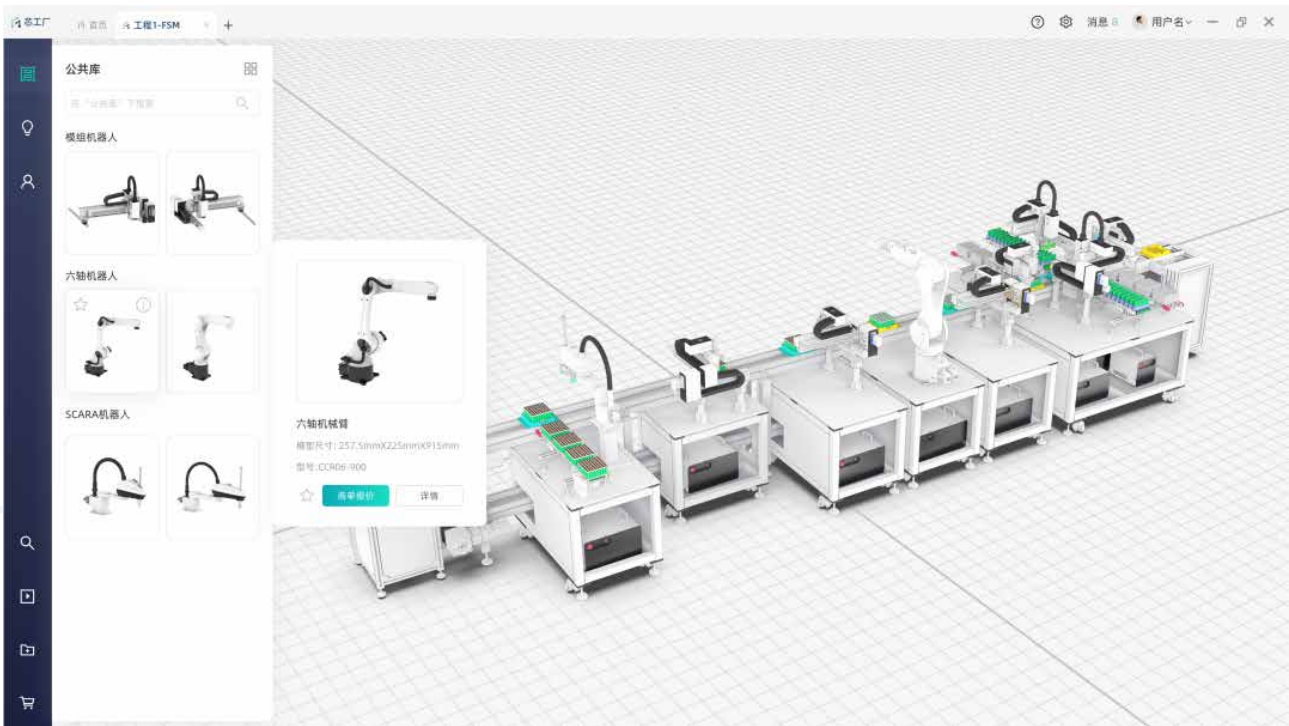
- 1.2/3/4轴及龙门坐标机器人运动算法库
- 2.SCARA、DELTA、六轴机器人运动算法库
- 3.AGV、RGV、复合机器人运动算法库

功能进阶

- 1.机器人指令语言编程（示教器）
- 2.3D场景，海量模型库，拖拽式搭建产线方案（FSM软件）
- 3.AI推送，自动匹配场景所需机器人（FSM软件）
- 4.AI规划，自动规划避碰的最优轨迹（FSM软件）

数据交互

- 1.EtherCAT伺服总线
- 2.RS232/RS485、TCP/IP、OPC UA
- 3.Web/MHI访问系统变量
- 4.分布式I/O
- 5.视觉、力觉传感器接入

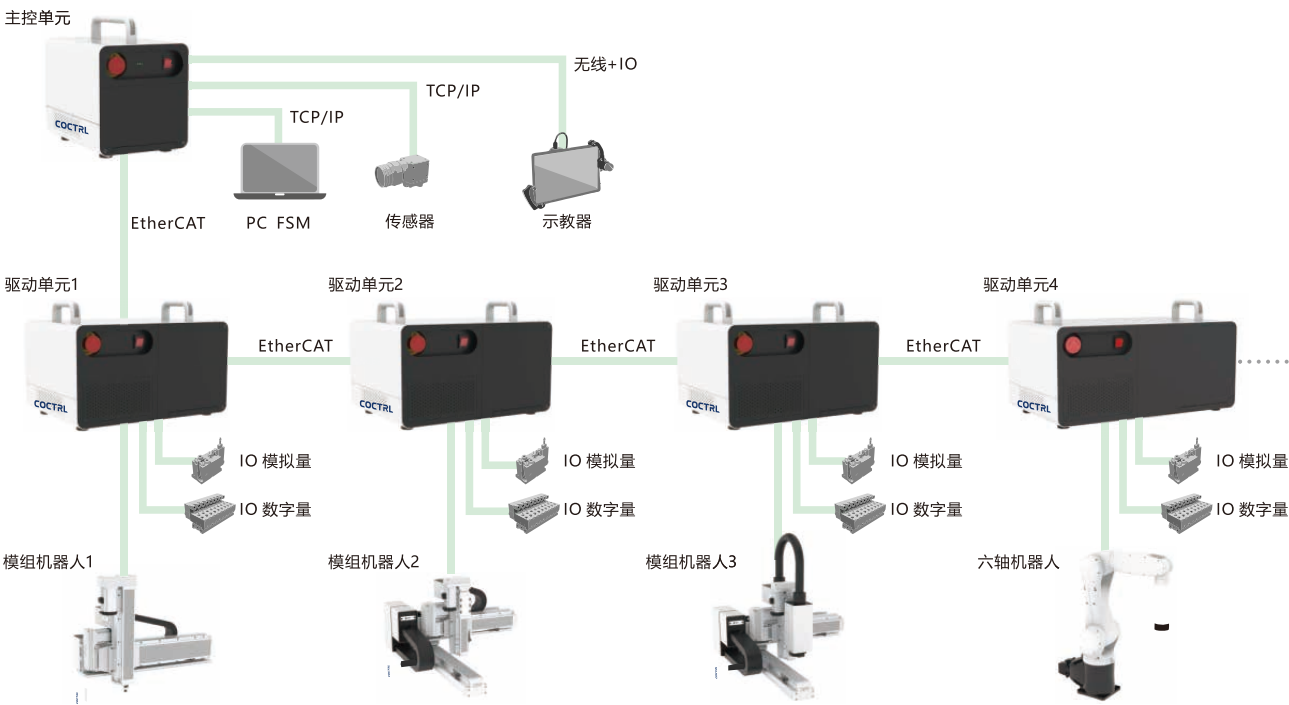


● 总介绍



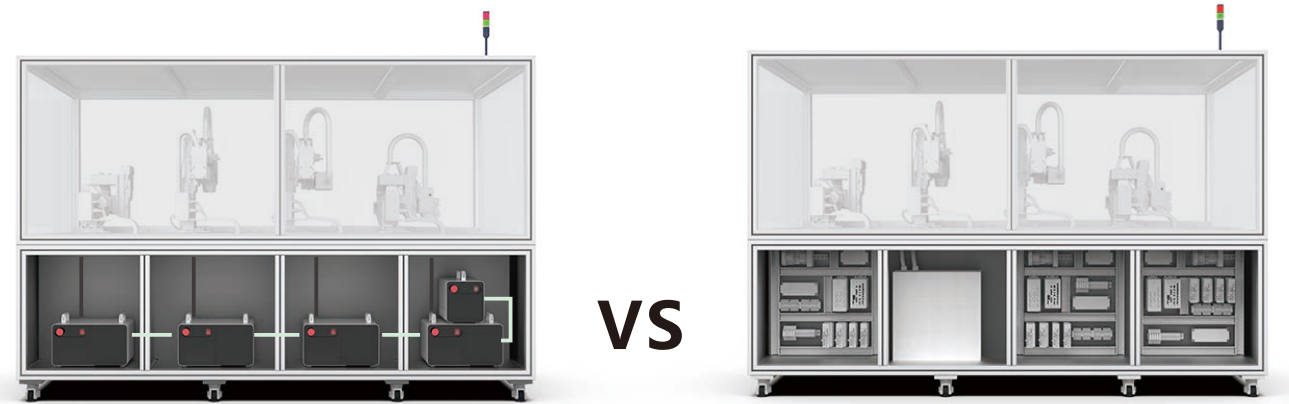
C²Cube紧凑型控制柜采用模块化设计理念，主体分为主控单元和驱动单元，驱动单元分为四轴驱动单元和六轴驱动单元；在项目应用时，按照实际需求，可选择不同的功能Cube；既可集中堆叠，也可分布式安装，拥有丰富的扩展接口；是一套完整的多轴机器人控制系统，项目实施像搭乐高一样轻松，让自动化更简单！

● 理念与优势



C²Cube控制柜采用单台主控柜作为控制中心的形式，可外挂多台驱动柜，两种模块既可单独使用，也可搭配使用，组合方式灵活多变；核心主板搭载芯控自研的控制系统软件，支持EtherCAT总线通讯及多种主流通讯协议。

同时，C²Cube控制柜设计上采用工业风格，紧凑、大气，结构上使用隐蔽式线缆接口、能够适应狭小空间工况，使用上现场安装简单、调试方便，在节省人工成本的同时，大幅加快产线布置速度，缩短项目周期。



芯控方案

其他方案

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● 概述



■ 模块化，结构紧凑

作为一种高效低成本的解决方案，C²Cube有多种版本类型可供选择，用户可根据需求选择不同的组合方式。多个模块即可组合堆叠，也可分布于工作站中。这种独一无二的布置方式不仅节约了占地空间，还有利于设备的整体布局设计。

■ 运动控制

搭载控制系统软件，集成先进运控算法，实现智能运动轨迹规划，实时轨迹插补，多轴运动数据在线监控与调试。

■ 总线协议

C²Cube基于EtherCAT总线进行通信，能兼容市场上大部分现场总线设备。

◆ 兼容性

品牌兼容型：可兼容松下、汇川、台达、西门子等多种品牌的伺服驱动器。

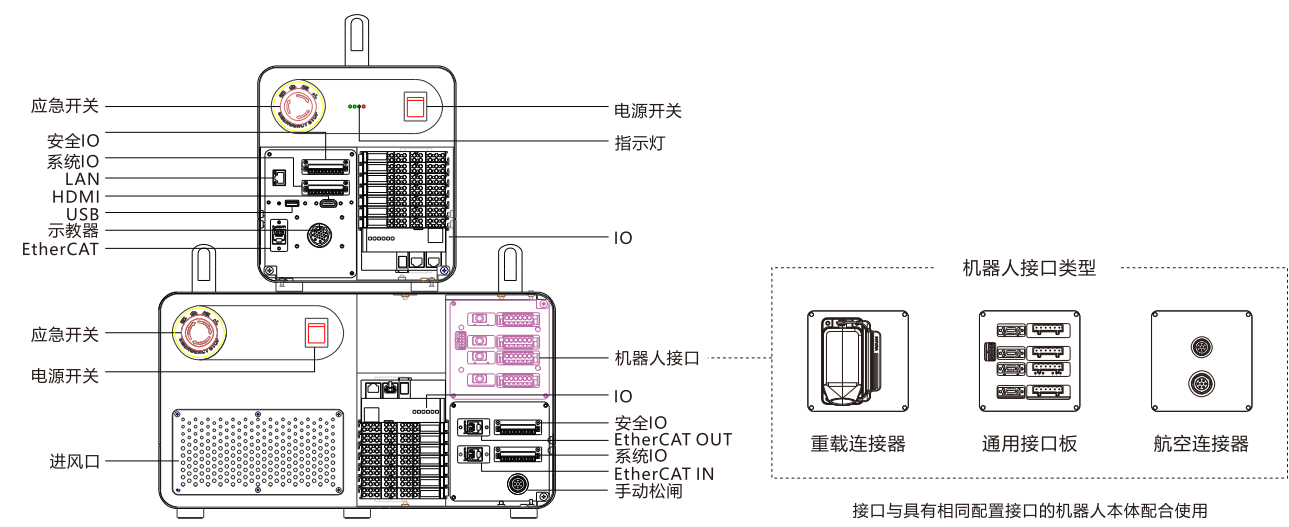
面板兼容性：共有重载连接器、通用接口板、航空连接器三种接口面板可供选择。

接口兼容性：预留TCP/IP，RS232/485等接口，满足用户的不同需求。

■ 安全性

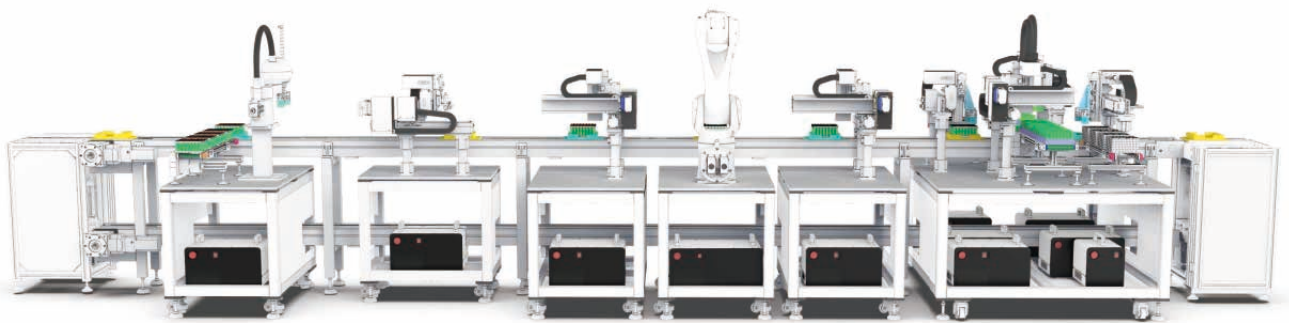
经过第三方EMC检测，满足各项规范要求。抗干扰、安全性高、稳定性强。

● 接口说明



● 应用示例

应用领域：3C、光伏、家电、生物医药、新能源、汽车零部件等。
特点：集中控制，集中安装，节省空间，易适配单元轴数少的场景。
布局：一控多，集中式工作站，通过总线通讯实现协同控制。



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

型号

主控柜型号



C10	-	19	-	N	12	S	-	19	
运控主板		用户IO类型		用户IO组合行式（16位）		定制IO类型 ^{*1}		功能主板	
19	CPU 1900	N	预留基座，NPN型	0	无	S	模拟量、脉冲、高速计数	19	CPU 1900
i5	CPU i5	P	预留基座，PNP型	11	1 IN / 1 OUT	缺省	无定制IO	i5	CPU i5
		Z	无IO配置	12	1 IN / 2 OUT			缺省	无
				21	2 IN / 1 OUT				
				22	2 IN / 2 OUT				
				32	3 IN / 2 OUT				
				41	4 IN / 1 OUT				

四轴驱动柜型号

D40	-	G	8	-	1	1	4	4	-	P	A	-	N	12	S
机器人系列		1 轴功率		3 轴功率		伺服品牌		用户IO类型		接口类型		用户IO组合行式 (16位)		定制IO类型*1	
G	G 型机器人	1	100W	1	100W	P	松下	N	预留基座, NPN型	A	重载连接器	0	无	S	模拟量、脉冲、高速计数
T	T 型机器人	4	400W	4	400W	H	汇川	P	预留基座, PNP型	B	通用接口板	11	1 IN / 1 OUT	缺省	无定制IO
Y	Y 型机器人	0	无	0	无	S	西门子	Z	无IO配置	C	航空连接器	12	1 IN / 2 OUT		
D	D 型机器人	2 轴功率		4 轴功率		M	三菱					21	2 IN / 1 OUT		
P	P 型机器人	1	100W	1	100W							22	2 IN / 2 OUT		
S	S 型机器人	4	400W	4	400W							23	2 IN / 3 OUT		
机器人模块规格		0	无	0	无							32	3 IN / 2 OUT		
5												41	4 IN / 1 OUT		
8															
12															
缺省															

六轴驱动柜型号

D60 - R - 1 1 1 4 4 4 - P A - N 12 S

1 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

3 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

5 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

2 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

4 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

6 轴功率	
1	100W
4	400W
0	无

伺服品牌	
P	松下
H	汇川
S	西门子
T	台达
M	三菱

接口类型	
A	重载连接器
B	通用接口板
C	航空连接器

用户IO类型	
N	预留基座, NPN型
P	预留基座, PNP型
Z	无IO配置

用户IO组合行式 (16位)	
0	无
11	1 IN / 1 OUT
12	1 IN / 2 OUT
13	1 IN / 3 OUT
21	2 IN / 1 OUT
22	2 IN / 2 OUT
23	2 IN / 3 OUT
32	3 IN / 2 OUT
41	4 IN / 1 OUT

定制IO类型*1	
S	模拟量、脉冲、高速计数
缺省	无定制IO

*1: 用户IO类型和定制IO类型模块总数不超过5块; 若需选用定制IO, 请与我们联系。

性能参数

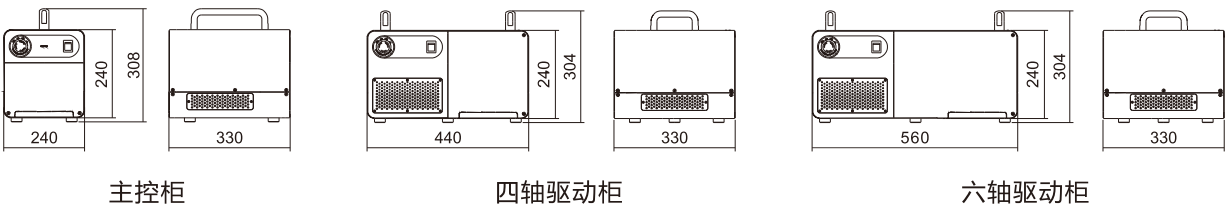
名称		C10 主控柜		D40 驱动柜		D60 驱动柜	
规格		1900		i5		4 轴	
最大可控轴数		32		64			
柜体类型		紧凑型					
颜色		白色 ^{*1}					
重量		10kg		20kg		25kg	
尺寸 (含把手)		240*330*308 mm		440*330*304 mm		560*330*304 mm	
防护等级		IP20					
伺服品牌		无		松下、西门子、汇川、台达、三菱		松下、西门子、汇川、台达、三菱	
最大轴数容量		无		4		6	
处理器		Atom E3845 1.9GHz		i5-6300U 2.4GHz		无	
内核数		4		2		无	
内存		4GB		4GB		无	
硬盘		128G		128G		无	
噪音		50dB(A)					
额定电源电压		AC220V ± 10%					
电源频率		50/60Hz					
最大功耗		0.2kw		1.8kw		2.6kw	
接口类型 ^{*2}	LAN	1*标准以太网网口+ 1*EtherCAT		2*EtherCAT			
	USB	1*USB3.0		无			
	HDMI	1*HDMI		无			
工作环境	温度	0 ~ 55℃ (无冻结)					
	湿度	20%~90% , 无冷凝					
	海拔	海拔 1000m 以下					
用户 IO 类型		NPN 型、PNP 型、模拟量、脉冲、高速计数 IO					
用户 IO 最大总电流 ^{*3}		3A		6A			
用户 IO 供电电压		DC24V (-25 %+ 30%)					
用户 IO 输入电流		2.1mA~2.4mA (光耦隔离)					
用户 IO 输出电流		0.5A, 短路保护					
用户 IO 负载类型		阻性, 感性, 灯					

*1: 其他颜色可定制;

*2: 可选配功能主板, 提供视觉解决方案等, 接口增加为: 2*标准以太网网口+1*EtherCAT、2*USB3.0、2*HDMI;

*3: 用户IO超过最大负载电流时, 需外接电源, 请勿使用机柜内部电源!

尺寸



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● MINI主控柜

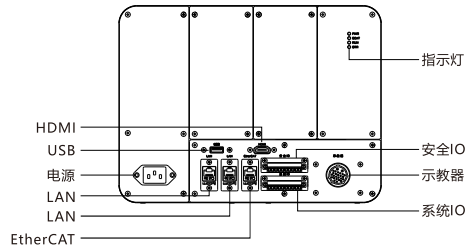


- X86架构, 满足多输入输出系统高实时性能的需求;
- 最大支持40轴直线、圆弧、点到点空间插补, 最小插补周期为1ms;
- 多通道控制, 支持1台控制器控制多台机器人, 支持外部轴扩展;
- 支持IEC61131-3标准, 可支持PLC多种编程方式;
- TCP/IP通讯通信, 连接工业相机、示教器, 互联互通;
- 支持用户二次开发, 用户可自定义算法模型, 并支持用户自定义的函数开发;
- EtherCAT总线实现机器人控制器、伺服系统、扩展模块高速通信, 系统安全可靠。

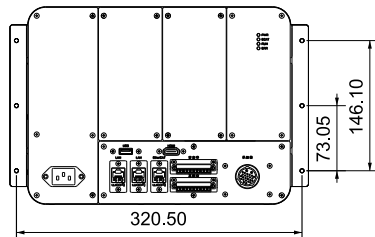
● 性能参数

名称	MINI 主控柜	
规格	1900	i5
最大可控轴数	32	64
柜体类型	紧凑型	
颜色	白色 ^{*1}	
重量	4kg	
尺寸 (含把手)	295*221*131 mm	
防护等级	IP20	
伺服品牌	无	
最大轴数容量	无	
处理器	Atom E3845 1.9GHz	i5-6300U 2.4GHz
内核数	4	2
内存	4GB	4GB
硬盘	128G	128G
噪音	50dB(A)	
额定电源电压	AC220V ± 10%	
电源频率	50/60Hz	
最大功耗	0.2kw	
接口类型 ^{*2}	LAN	1*标准以太网网口+ 1*EtherCAT
	USB	1*USB3.0
	HDMI	1*HDMI
工作环境	温度	0 ~ 55℃ (无冻结)
	湿度	20%~90% , 无冷凝
	海拔	海拔 1000m 以下
用户 IO 类型	NPN 型、PNP 型	
用户 IO 最大总电流 ^{*3}	3A	
用户 IO 供电电压	DC24V (-25 % + 30%)	
用户 IO 输入电流	2.1mA~2.4mA (光耦隔离)	
用户 IO 输出电流	0.5A, 短路保护	
用户 IO 负载类型	阻性, 感性, 灯	

接口说明



安装尺寸

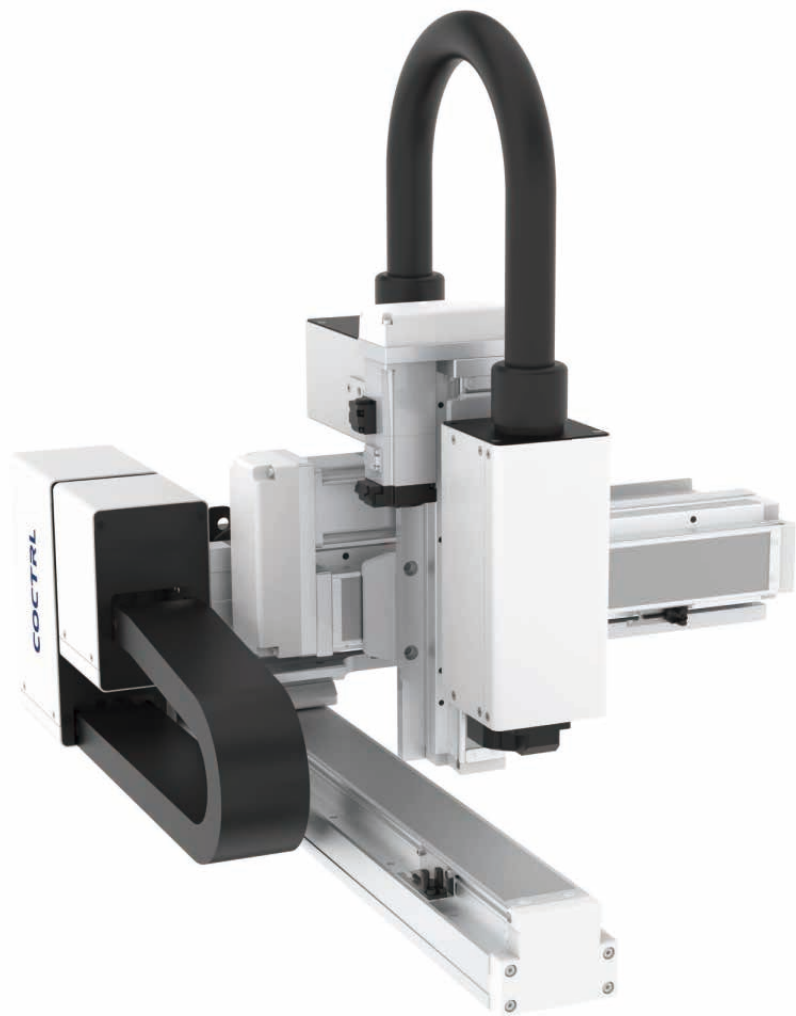


^{*1}: 其他颜色可定制;
^{*2}: 可选配功能主板, 提供视觉解决方案等, 接口增加为: 3*标准以太网网口+1*EtherCAT、2*USB3.0、2*HDMI。
^{*3}: 用户IO超过最大负载电流时, 需外接电源, 请勿使用机柜内部电源!



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● 总介绍

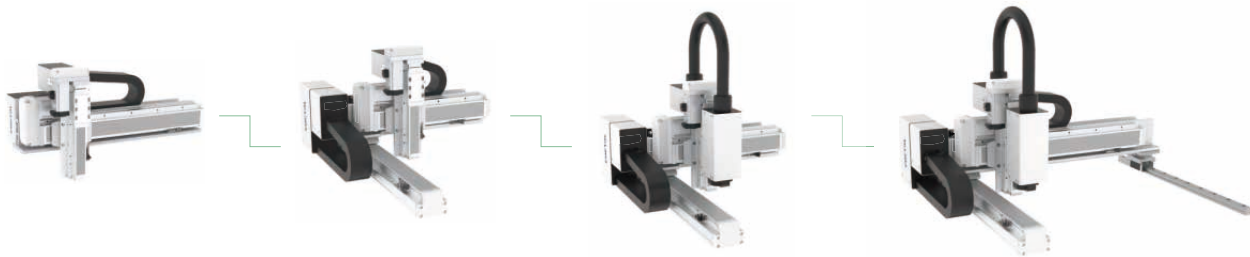


模块化机器人以模块化设计为理念，融入简洁美观的工业设计风格，以伺服轴为最小单元，搭配标准的模块化走线方案，按需选型，装配简单快捷，部署方便高效，可精准满足客户使用需求。

● 理念与优势

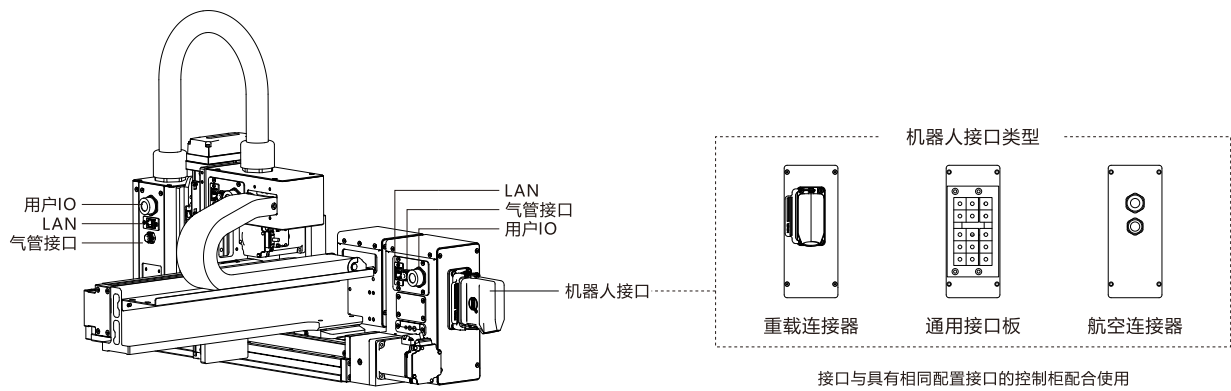
1. 丰富的模块组合：

数十万种组合机型可供选择，即插即用。



2. 多样的接口配置：

1路LAN口、1路气管、19路用户IO，机器人接口类型可选重载连接器、通用接口板和航空连接器。



3. 可靠的品质保证：

嵌入式模组、精密减速机、优质铝型材连接件，零部件三坐标精度检测，整机出厂测试。

4. 多元的应用领域：

适用于3C、光伏、家电、生物医药、新能源、汽车零部件等。

5. 极致的响应速度：

24小时需求响应，得益于模块化设计理念，标准产品最快五天发货，定制化产品最快十天发货。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

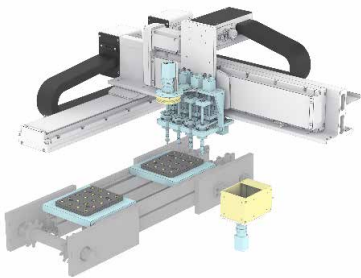
多机器人协作自动化产线

芯控模组机器人、SCARA机器人、六轴机器人和C²Cube系列机器人控制系统配合使用，充分体现集中控制，分布式安装的特点，发挥芯控自研多功能工业控制器的先进运控算法优势，实现多机器人的高效协同作业，构建自动化产线。



贴装插装

- 模组机器人抓取电阻、电容、晶体管等电子元器件，完成在FPC、PCB上的贴装插装作业。

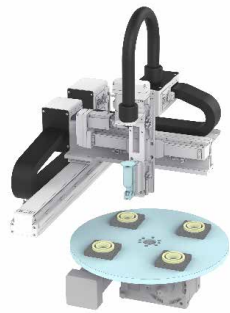


→ P.27

- 适用机型-G系列悬臂型2轴机器人

涂胶点胶

- 模组机器人执行手机屏幕、PAD边框、CCM、VCM等的涂胶点胶作业。



→ P.49

- 适用机型-G系列悬臂型3轴机器人

无序分拣

- 模组机器人在CCD视觉系统的引导下，实现不同尺寸、规格的物料的精准抓取和分拣。

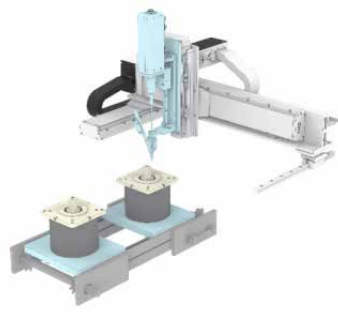


→ P.71

- 适用机型-G系列悬臂型4轴机器人

螺丝锁附

- 模组机器人执行各类家电、3C、玩具、仪器仪表等产品的螺丝锁附作业。



→ P.113

- 适用机型-G系列龙门型3轴机器人

机器人控制系统

机器人介绍

应用示例

G系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型2轴

悬臂型3轴

悬臂型4轴

龙门型2轴

龙门型3轴

龙门型4轴

T系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

Y系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

D系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

P系列关节机器人

直线型

旋转型

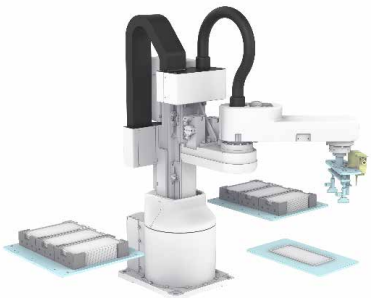
Scara机器人

六轴机器人

智能搬运机器人

上料下料

- 模组机器人配合不同的端拾器，可以实现圆盘类、轴类、立方体等各种形状工件的自动上下料作业。

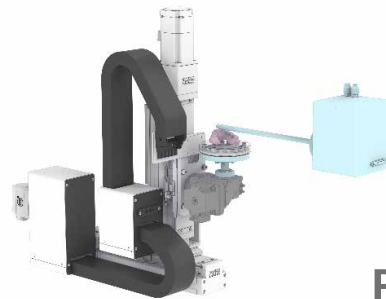


P.293

- 适用机型-P系列旋转型机器人

激光加工

- 模组机器人执行各类工件的激光雕刻、激光打标、激光微调作业。

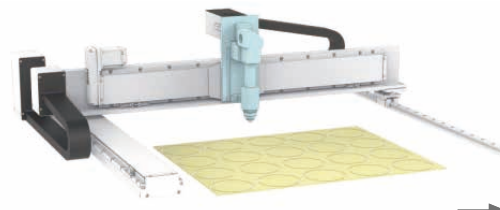


P.285

- 适用机型-P系列直线型机器人

薄板切割

- 模组机器人执行玻璃基板、亚克力板、金属薄板等工件的切割作业。

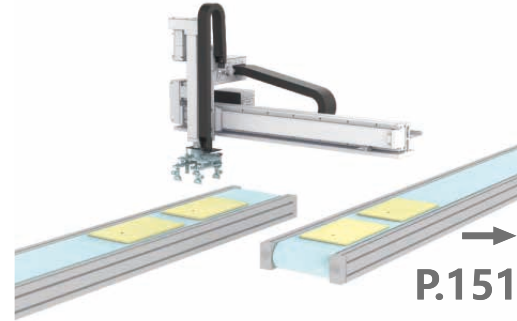


P.91

- 适用机型-G系列龙门型2轴机器人

工件搬运

- 模组机器人执行各类工件在流水线上的搬运作业。

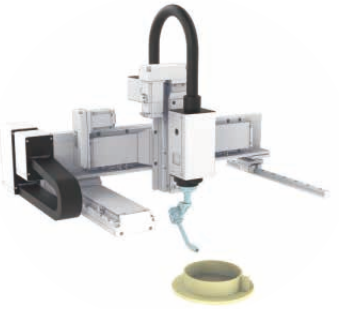


P.151

- 适用机型-T系列十字型2轴机器人

板材焊接

- 模组机器人执行各种轴类、箱体类、板材类零件的焊接作业。



P.135

- 适用机型-G系列龙门型4轴机器人

视觉检测

- 模组机器人搭载CCD视觉系统，执行PCB板的外观AOI检测作业。



P.49

- 适用机型-G系列悬臂型3轴机器人

装配组装

- SCARA机器人执行各类电器、小型电机、计算机、汽车电子零部件、锂电pack、芯片等产品的装配组装作业。

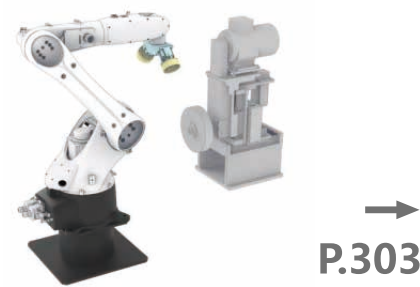


P.301

- 适用机型-SCARA机器人

抛光打磨

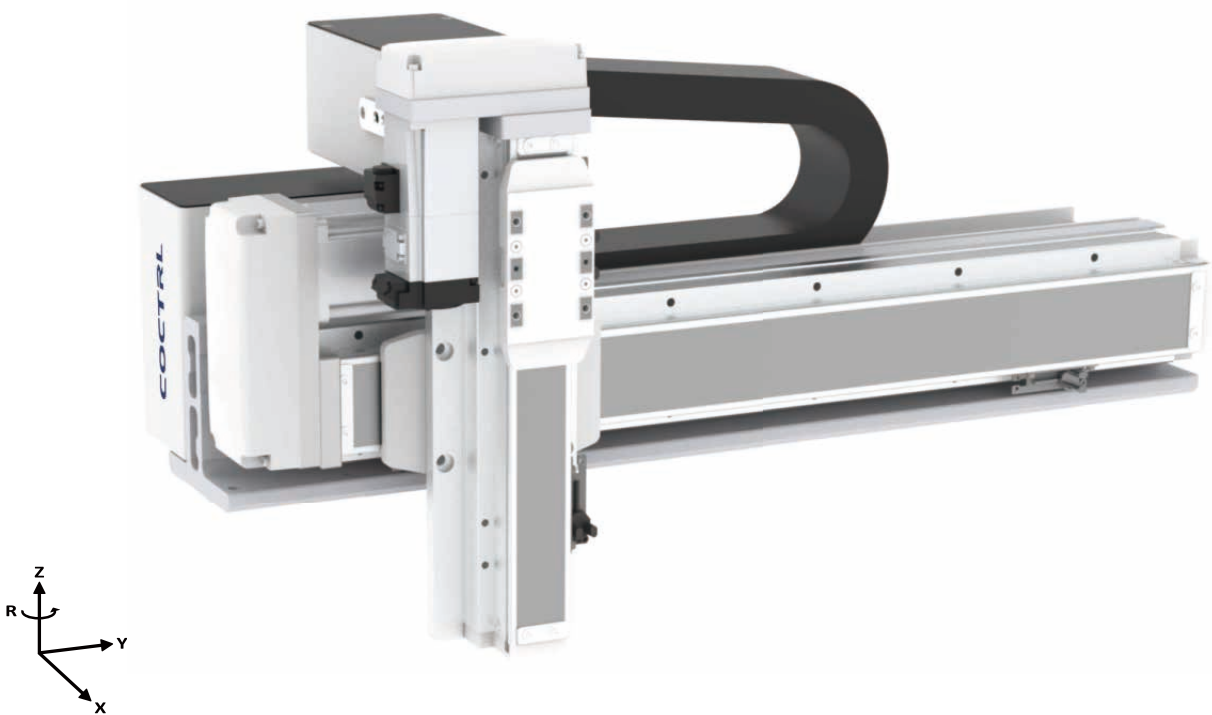
- 六轴机器人对塑胶外壳、镁铝合金、塑胶+玻纤、铝合金、不锈钢等材质的产品，执行抛光打磨作业。



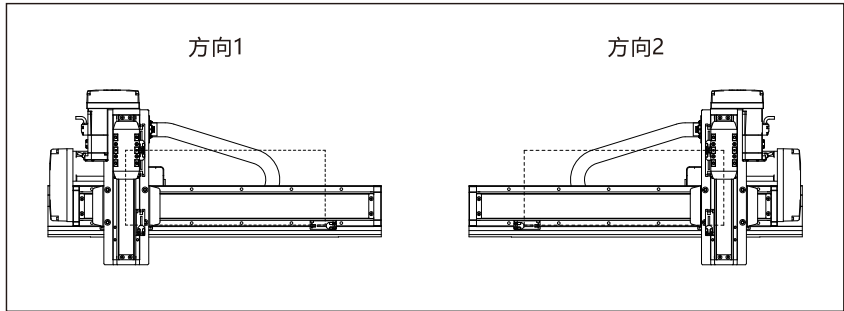
P.303

- 适用机型-六轴机器人

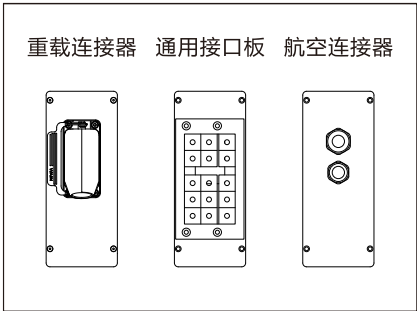
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视



接口类型



产品参数

G		8		- 40		20		- T		P		A		- 1	
模块规格		Y轴行程		Z轴行程		滑台品牌		伺服品牌		接口类型		组合方向			
		10	行程100mm	05	行程50mm	T	TOYO	P	松下	A	重载连接器	1	方向1		
		...	...	...	...	S		H	汇川	B	通用接口板	2	方向2		
5		95	行程950mm			L		S	西门子	C	航空连接器				
8		00	行程1000mm	20	行程200mm	A		T	台达						
12		间隔50mm		间隔50mm		P		M	三菱						

G5-8-40-20-T-P-A-1 性能参数

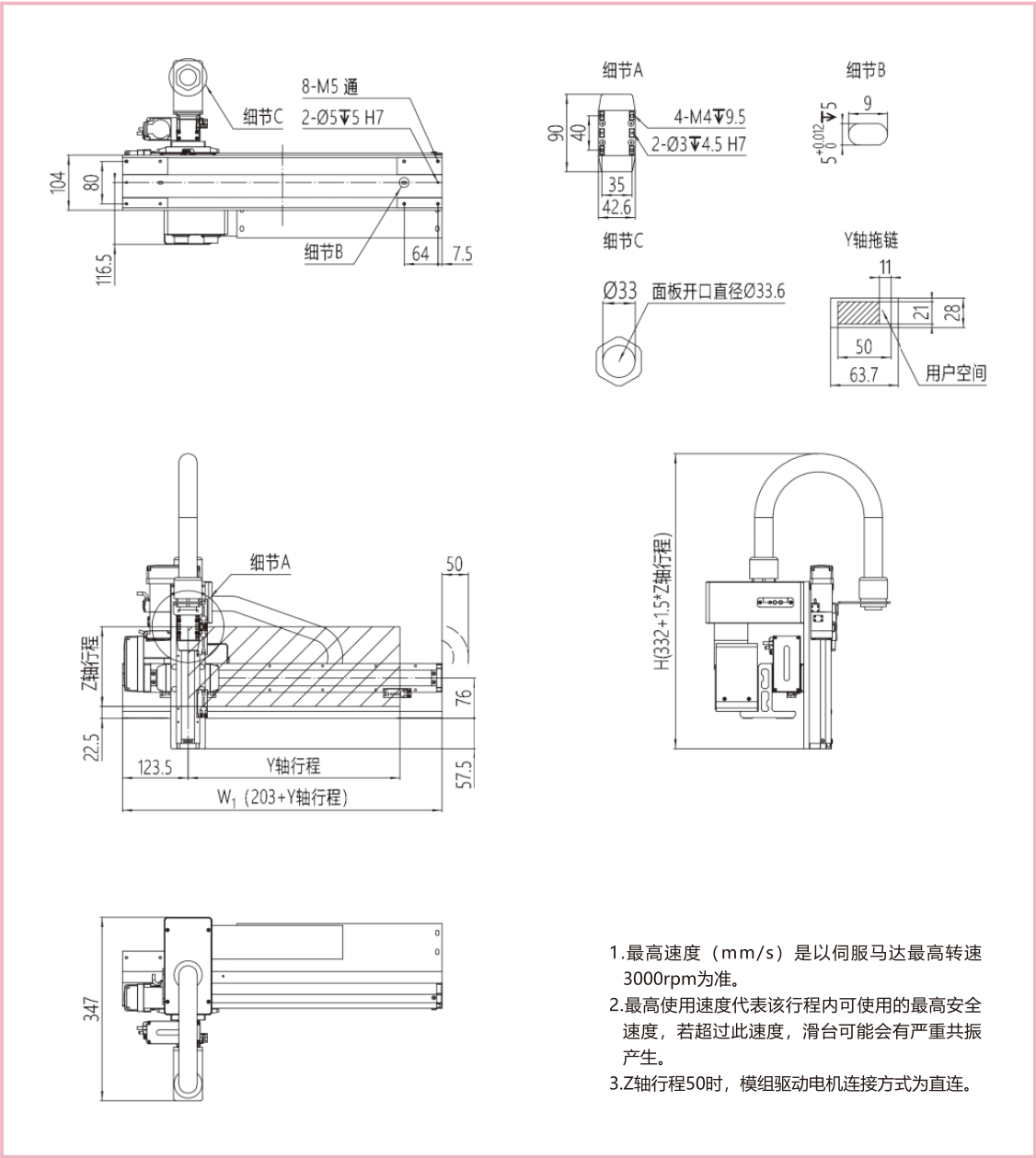
G5-8-40-20-T-P-A-1	项目	G5模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH5	GTH4
	丝杆导程/mm	10	12
	最高速度mm/s	500	600
	行程/mm	100-800	50-200
	AC伺服马达/W	100	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	3.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	
G5-8-40-20-T-P-A-2	项目	G5模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH5	GTH4
	丝杆导程/mm	10	12
	最高速度mm/s	500	600
	行程/mm	100-800	50-200
	AC伺服马达/W	100	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	3.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□□-□□□-1 尺寸图

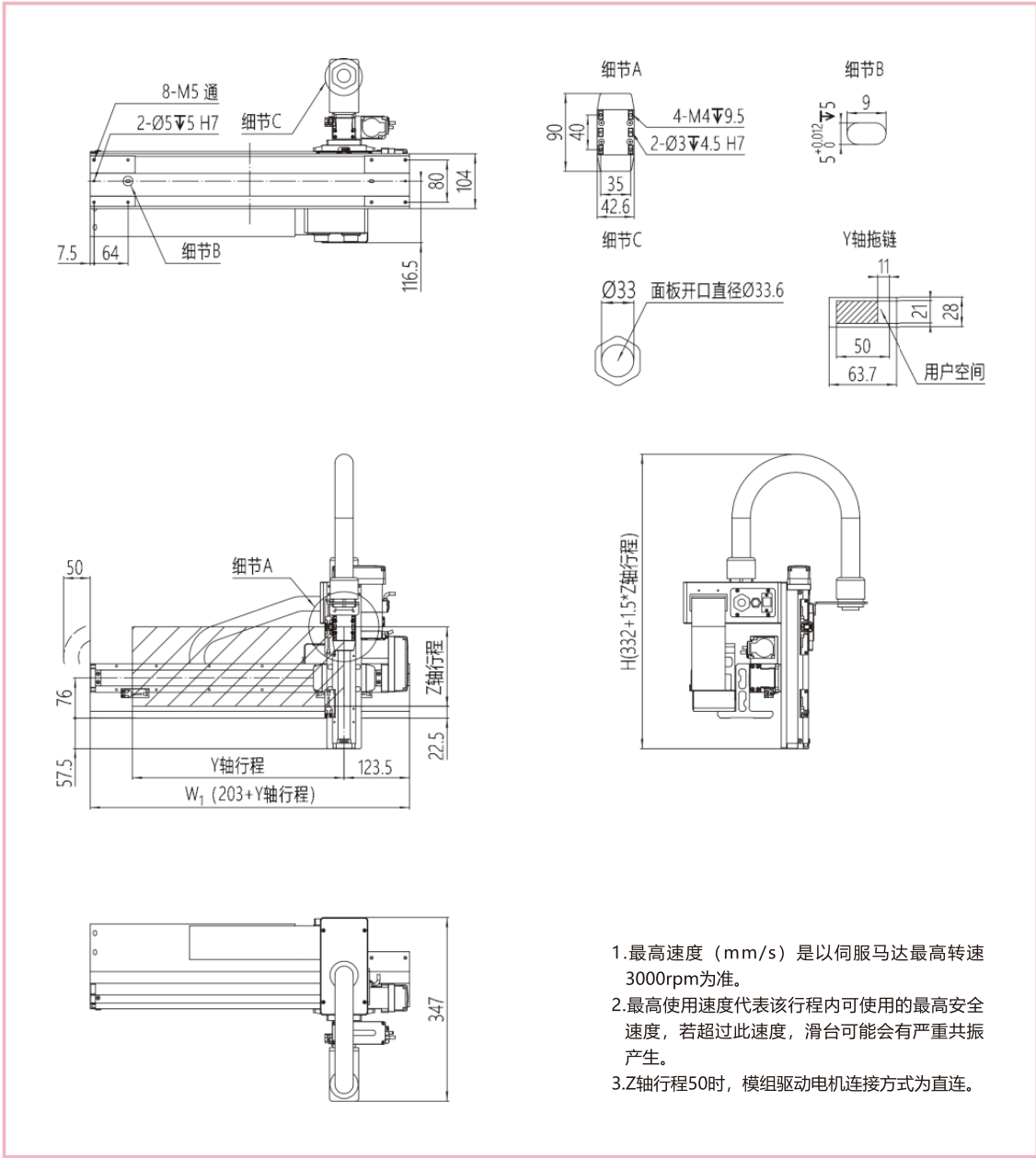


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
最高使用速度mm/s	500											450	400	350	300

Z轴行程	50	100	150	200											
H	407	482	557	632											
最高使用速度mm/s	600														

G5-□□-□□□-2 尺寸图

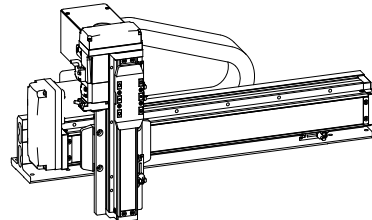
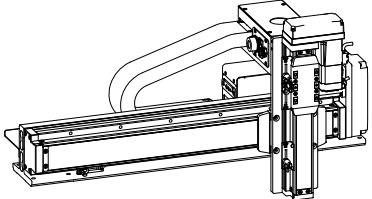


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
最高使用速度mm/s	500											450	400	350	300
Z轴行程	50	100	150	200											
H	407	482	557	632											
最高使用速度mm/s	600														

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

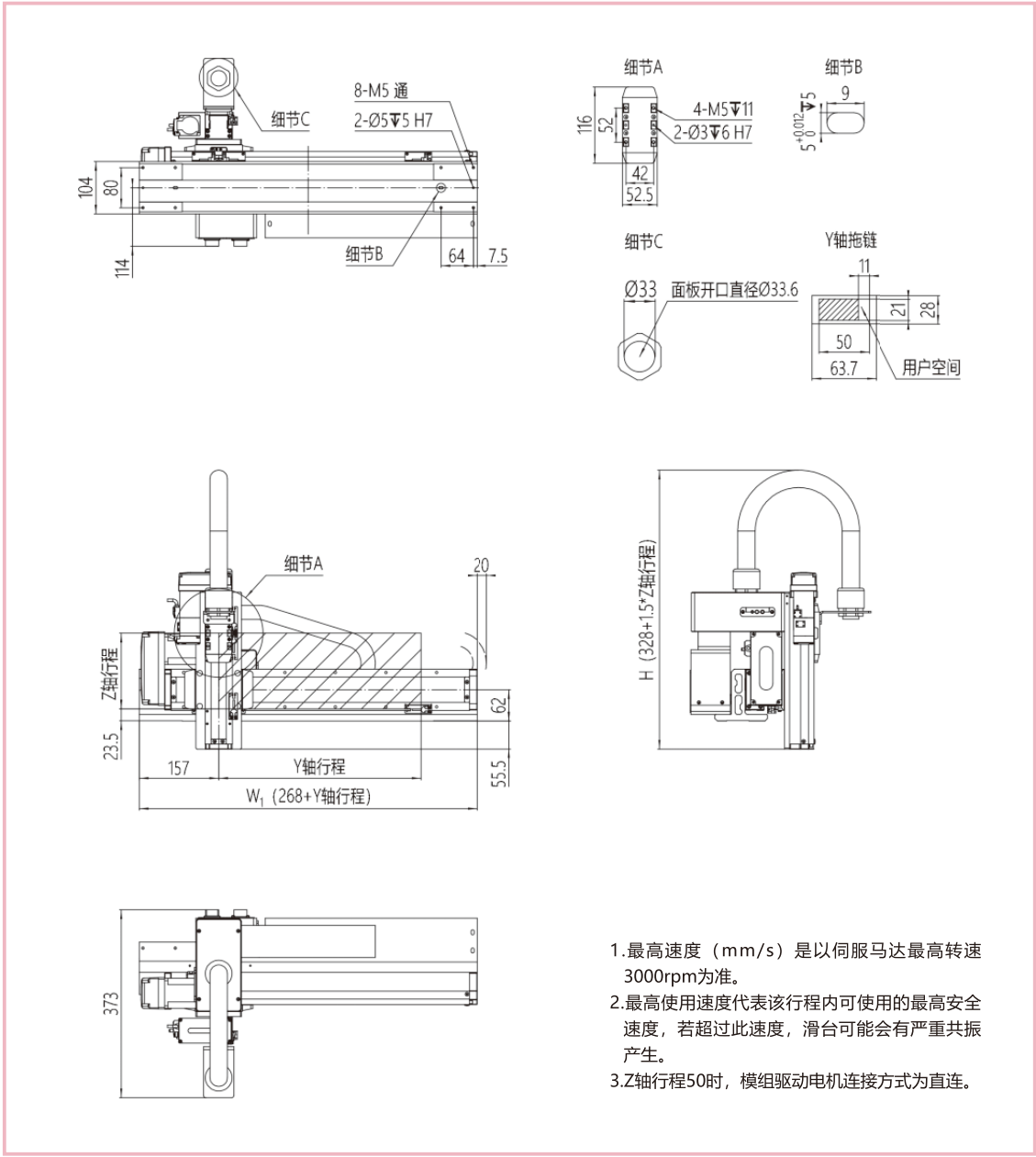
● G8-□□-□□□-□ 性能参数

G8-□□-□□□-1 	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	GTH5
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	50-200
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
G8-□□-□□□-2 	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	
	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	GTH5
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	50-200
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● G8-□□-□□□-1 尺寸图

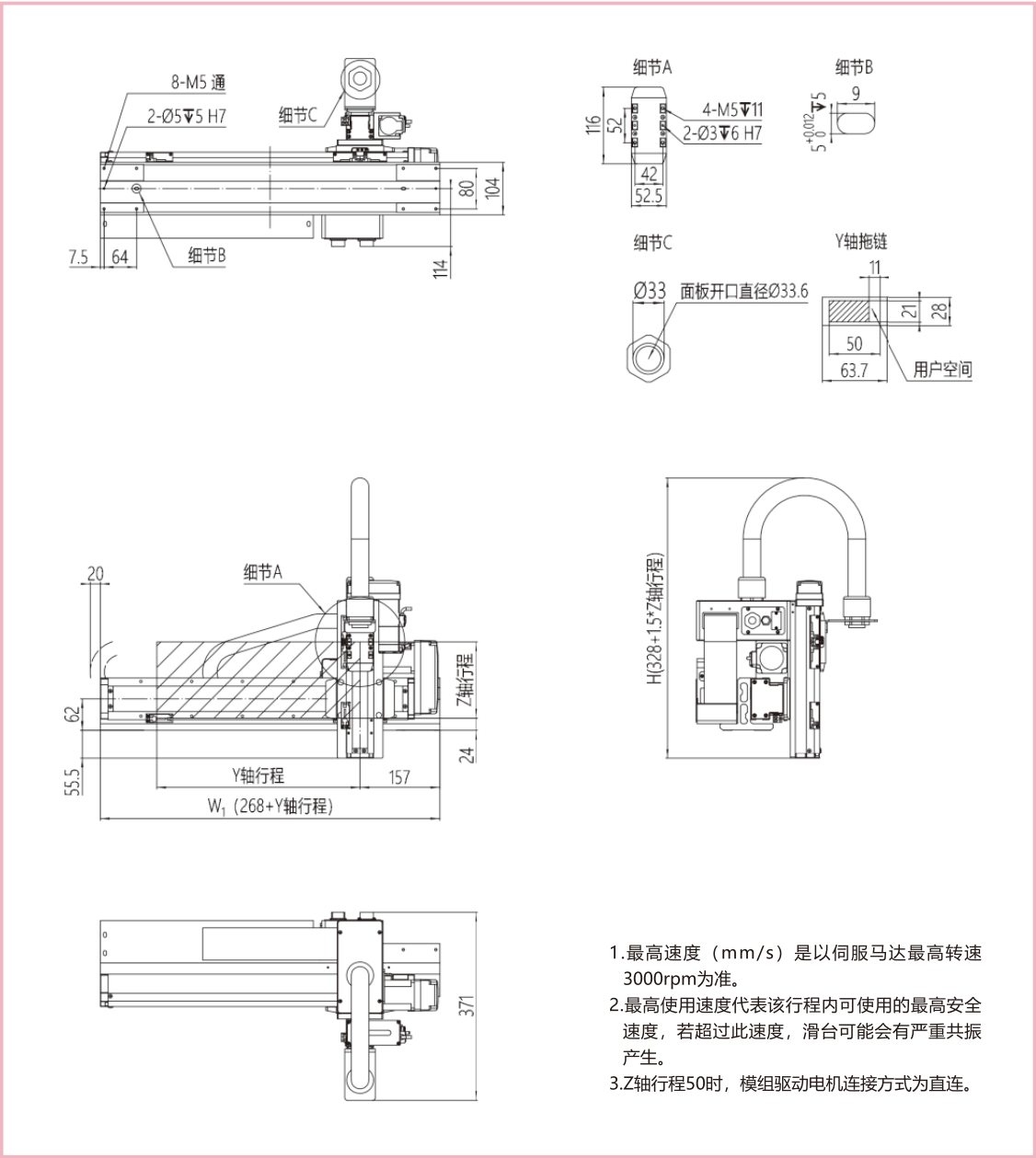


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500
Z轴行程	50	100	150	200															
H	403	478	553	628															
最高使用速度mm/s	500																		

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Z轴行程	50	100	150	200
H	403	478	553	628
最高使用速度mm/s	500			

G12-□□-□□□-□ 性能参数

G12-□□-□□□-1	项目	G12模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH12	GTH8
	丝杆导程/mm	32	10
	最高速度mm/s	1600	500
	行程/mm	100-1000	50-200
	AC伺服马达/W	400	400+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

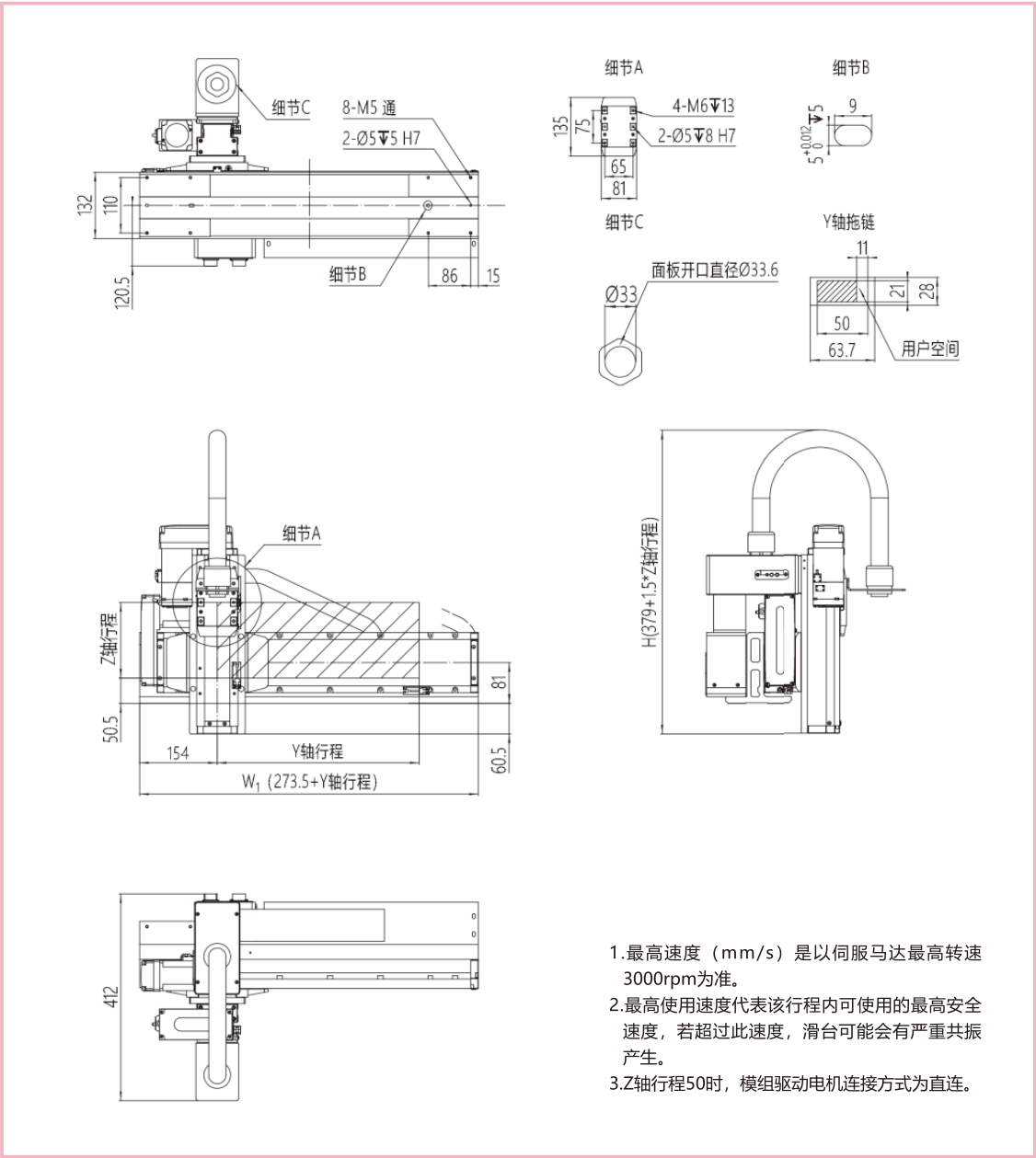
G12-□□-□□□-2	项目	G12模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH12	GTH8
	丝杆导程/mm	32	10
	最高速度mm/s	1600	500
	行程/mm	100-1000	50-200
	AC伺服马达/W	400	400+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□□-□□□-1 尺寸图

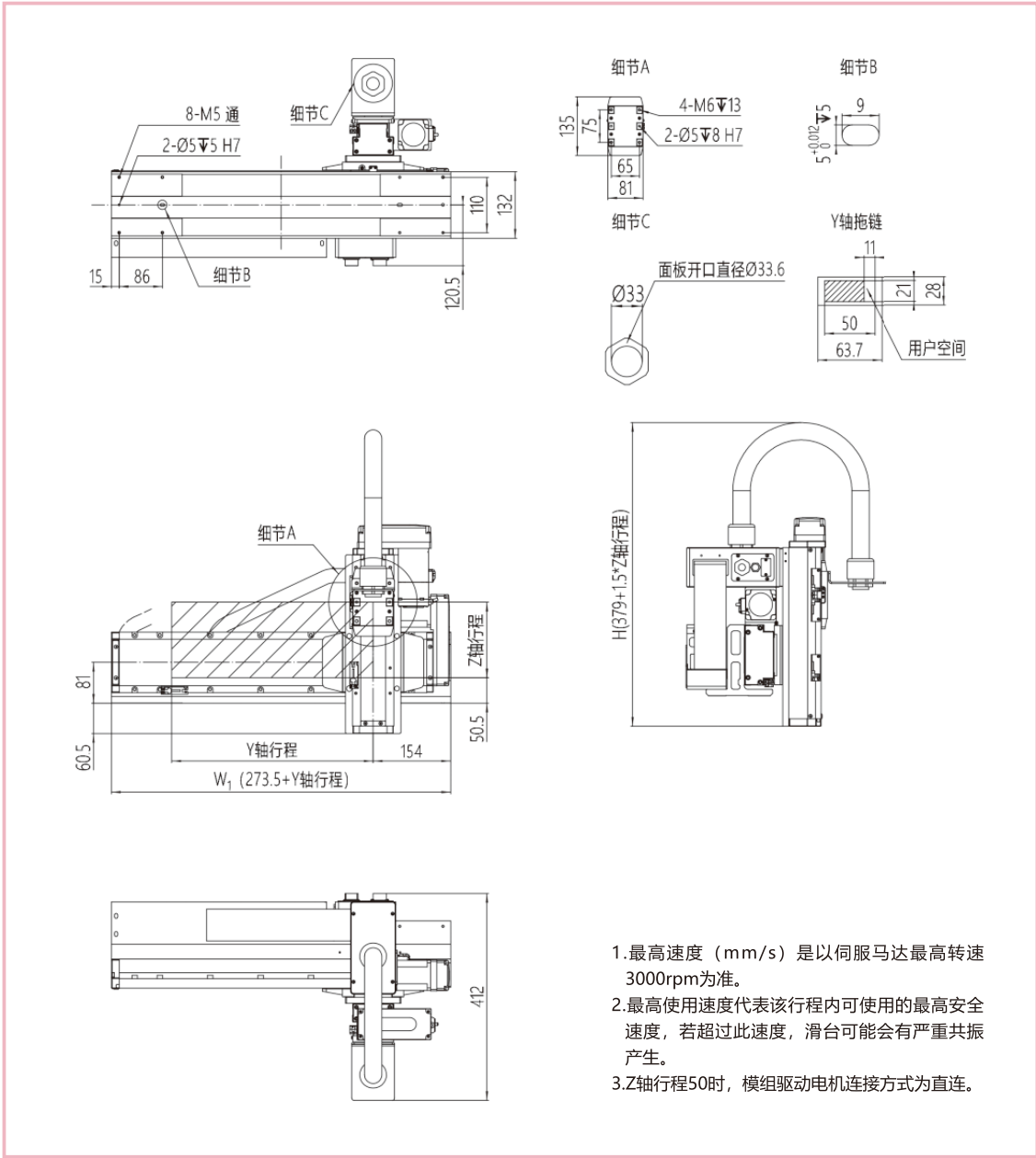


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	50	100	150	200
H	454	529	604	679
最高使用速度mm/s	500			

● G12-□□-□□□-2 尺寸图

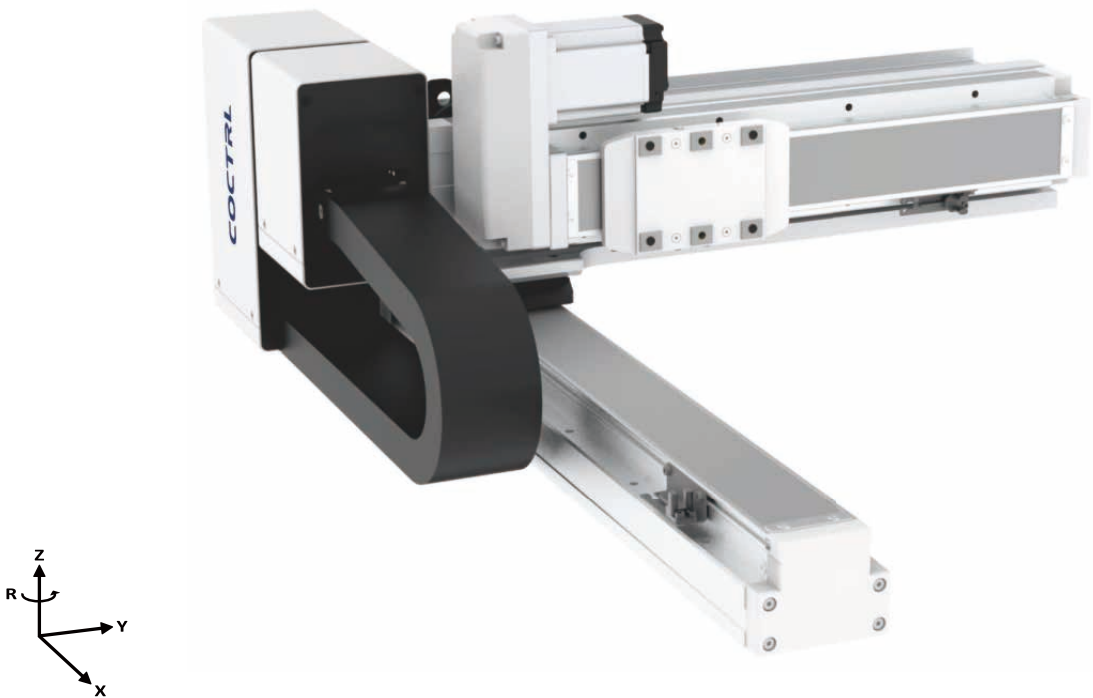


单位: mm

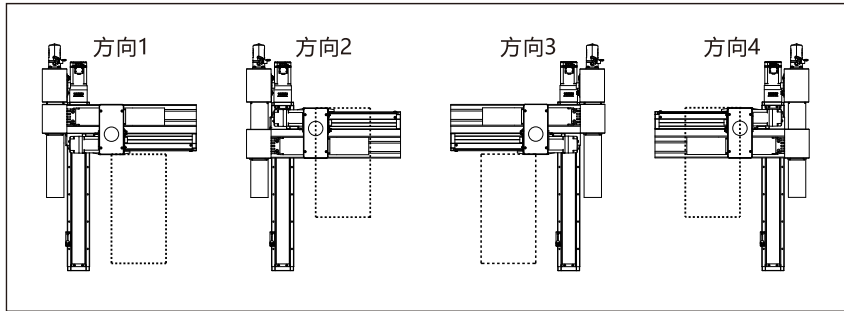
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	50	100	150	200
H	454	529	604	679
最高使用速度mm/s	500			

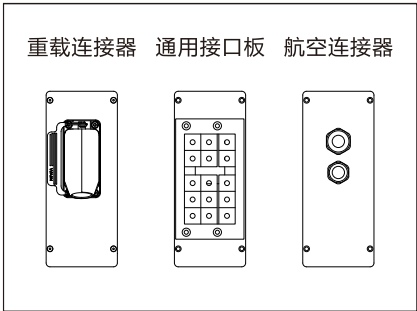
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



俯视



接口类型



产品参数

G

8

-

20

-

L

8

-

40

-

T

P

A

-

1

模块规格

5

8

12

Y轴行程

10

40

行程100mm

行程400mm

间隔50mm

模块规格

8

12

X轴行程

10

95

00

行程100mm

行程950mm

行程1000mm

间隔50mm

滑台品牌

T

S

L

A

P

TOYO

伺服品牌

P

H

S

T

M

松下

汇川

西门子

台达

三菱

接口类型

A

B

C

重载连接器

通用接口板

航空连接器

组合方向

1

2

3

4

方向1

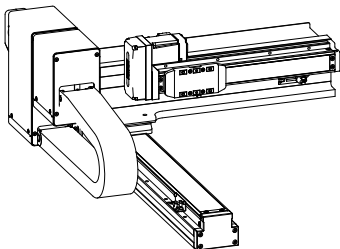
方向2

方向3

方向4

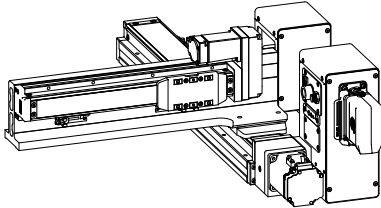
● G5-□-L8-□-□□□-□ 性能参数

G5-□-L8-□-□□□-1



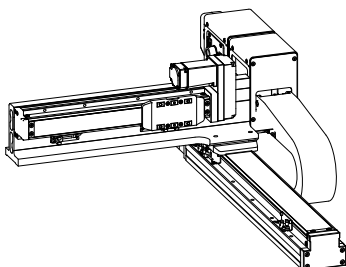
项目		G5模块		L8模块			
		Y轴		X轴			
轴型式		GTH5		GTH8			
丝杆导程/mm		10		20			
最高速度mm/s		500		1000			
行程/mm		100-400		100-1000			
AC伺服马达/W		100		400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		8					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	8	7.7	6.5	5	4	3.1	2.4

G5-□-L8-□-□□□-2



项目		G5模块		L8模块			
		Y轴		X轴			
轴型式		GTH5		GTH8			
丝杆导程/mm		10		20			
最高速度mm/s		500		1000			
行程/mm		100-400		100-1000			
AC伺服马达/W		100		400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		8					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	8	7.7	6.5	5	4	3.1	2.4

G5-□-L8-□-□□□-3



项目		G5模块					L8模块	
		Y轴					X轴	
轴型式		GTH5					GTH8	
丝杆导程/mm		10					20	
最高速度mm/s		500					1000	
行程/mm		100-400					100-1000	
AC伺服马达/W		100					400	
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		8						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400	
Y轴载荷/kg	8	7.7	6.5	5	4	3.1	2.4	

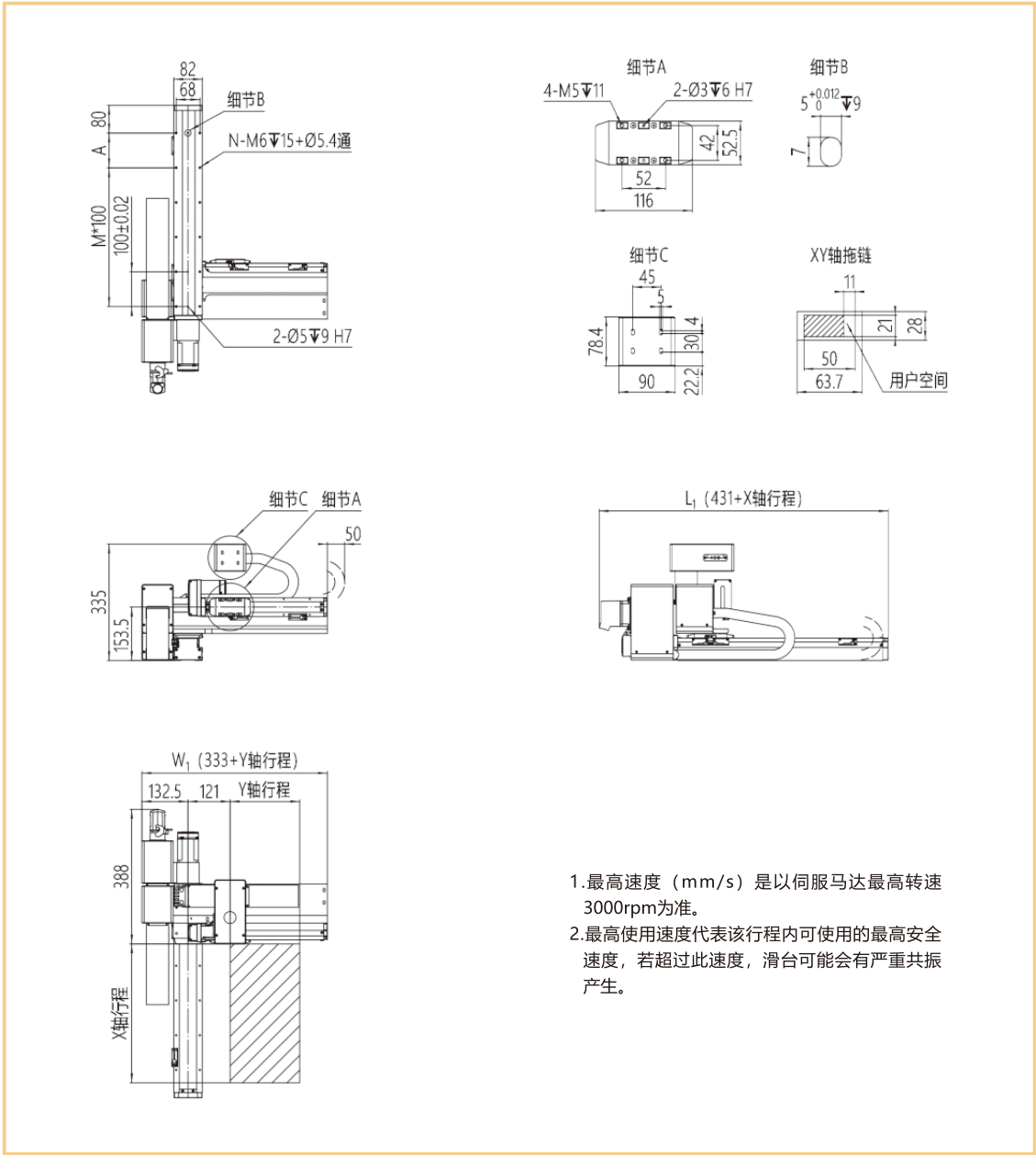
G5-□-L8-□-□□□-4

项目		G5模块				L8模块	
		Y轴				X轴	
轴型式		GTH5				GTH8	
丝杆导程/mm		10				20	
最高速度mm/s		500				1000	
行程/mm		100-400				100-1000	
AC伺服马达/W		100				400	
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		8					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	8	7.7	6.5	5	4	3.1	2.4

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□-L8-□-□□□-1 尺寸图



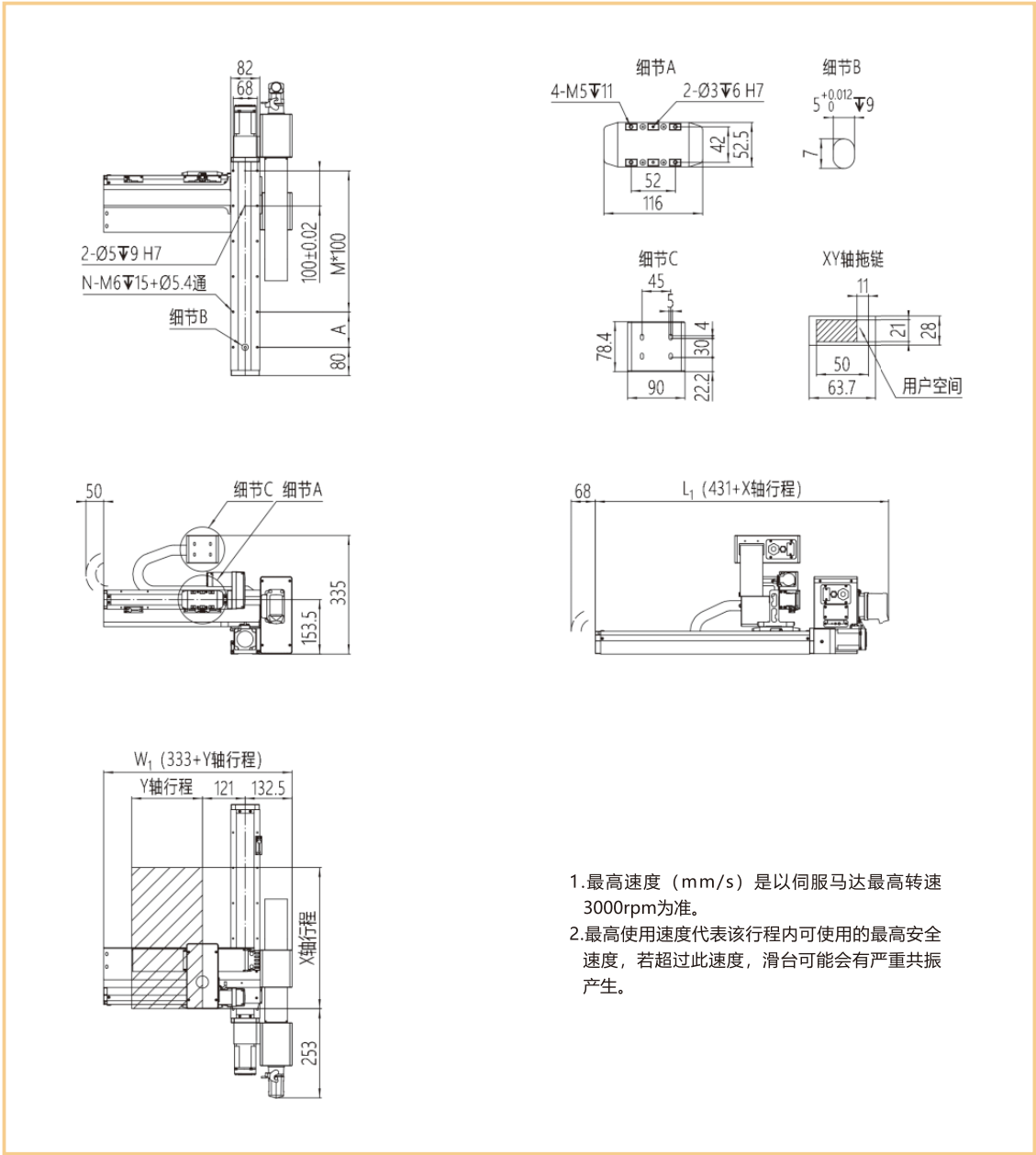
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

G5-□-L8-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

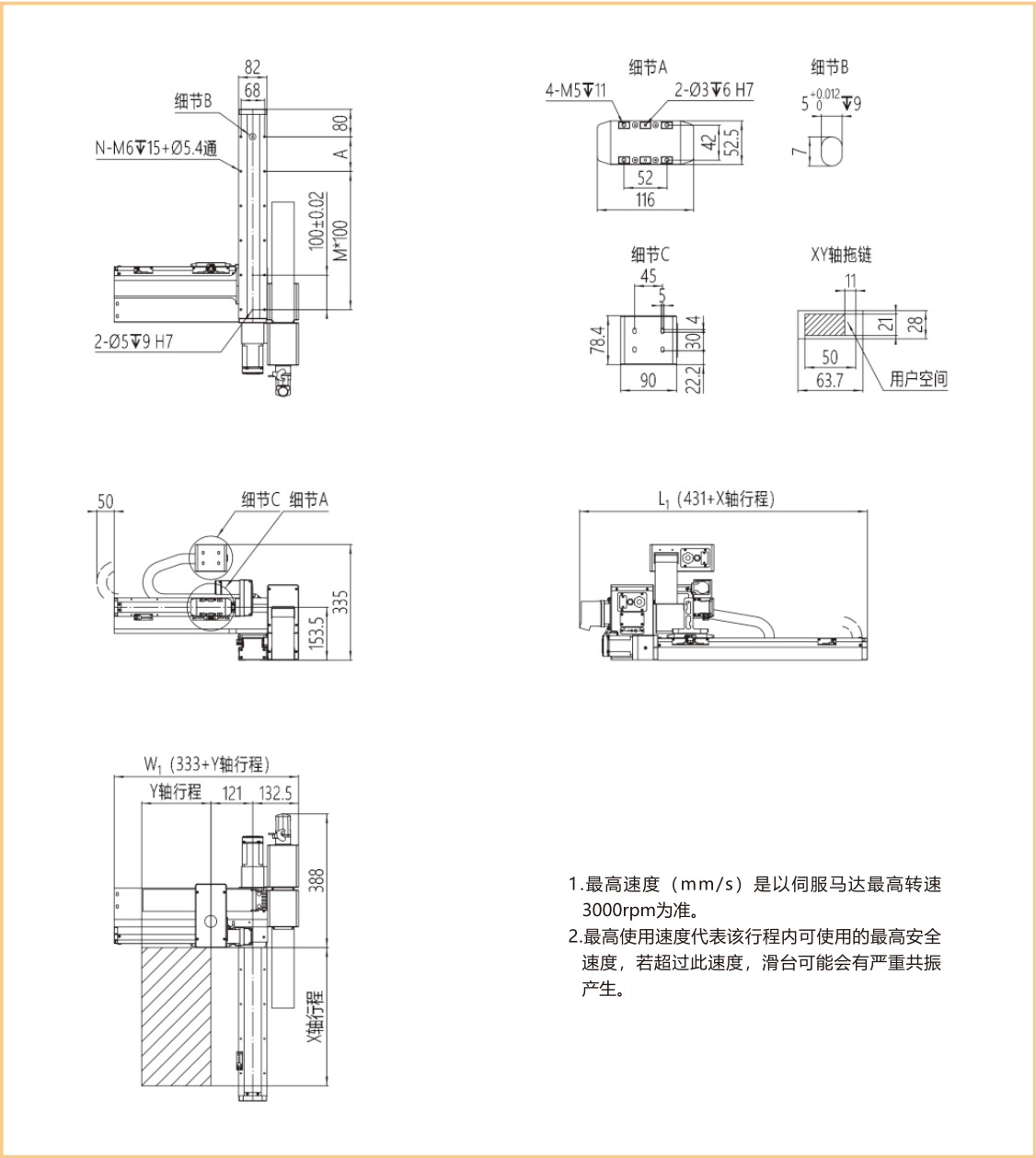
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G5-□-L8-□-□□□-3 尺寸图



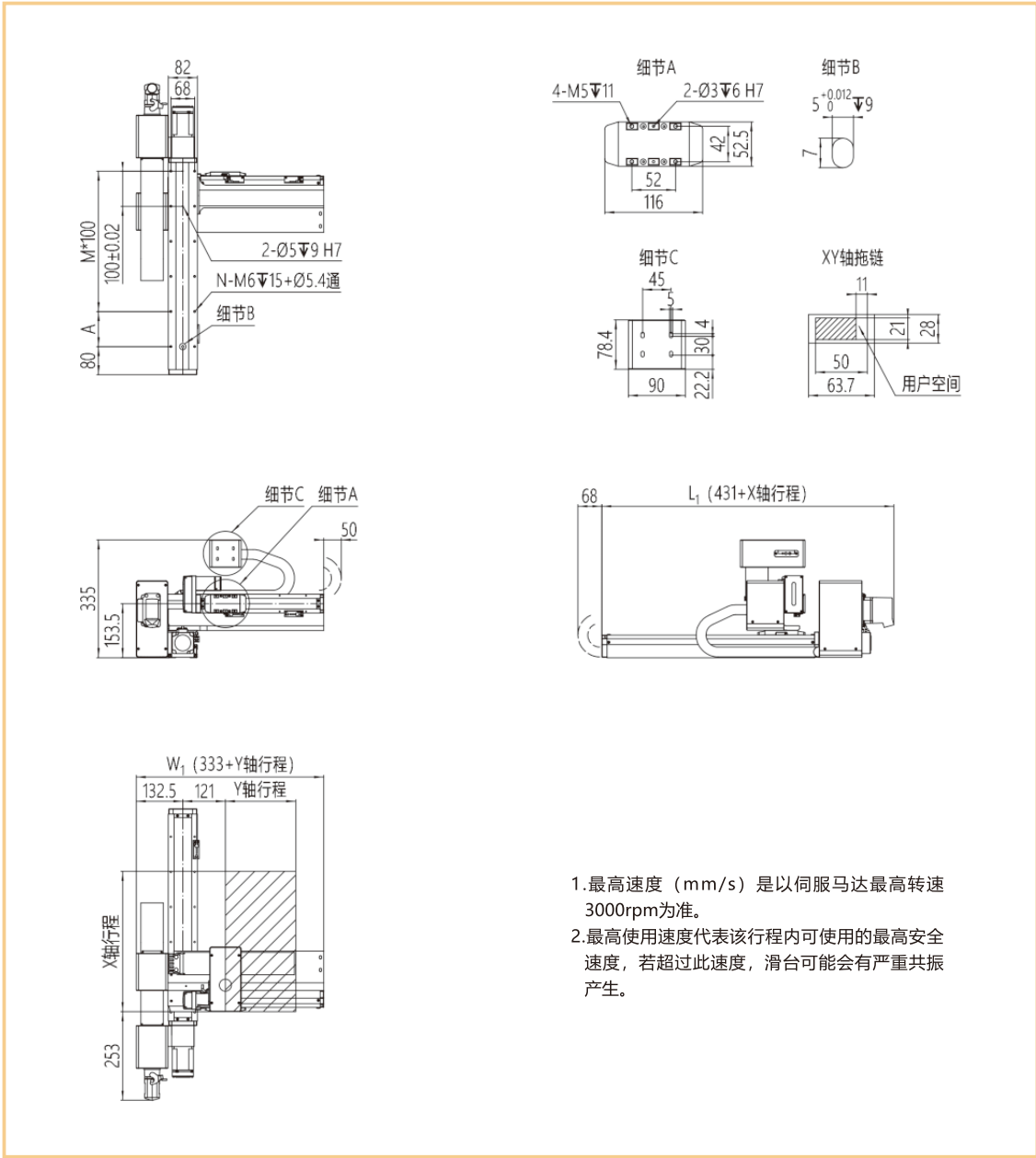
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

● G5-□-L8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

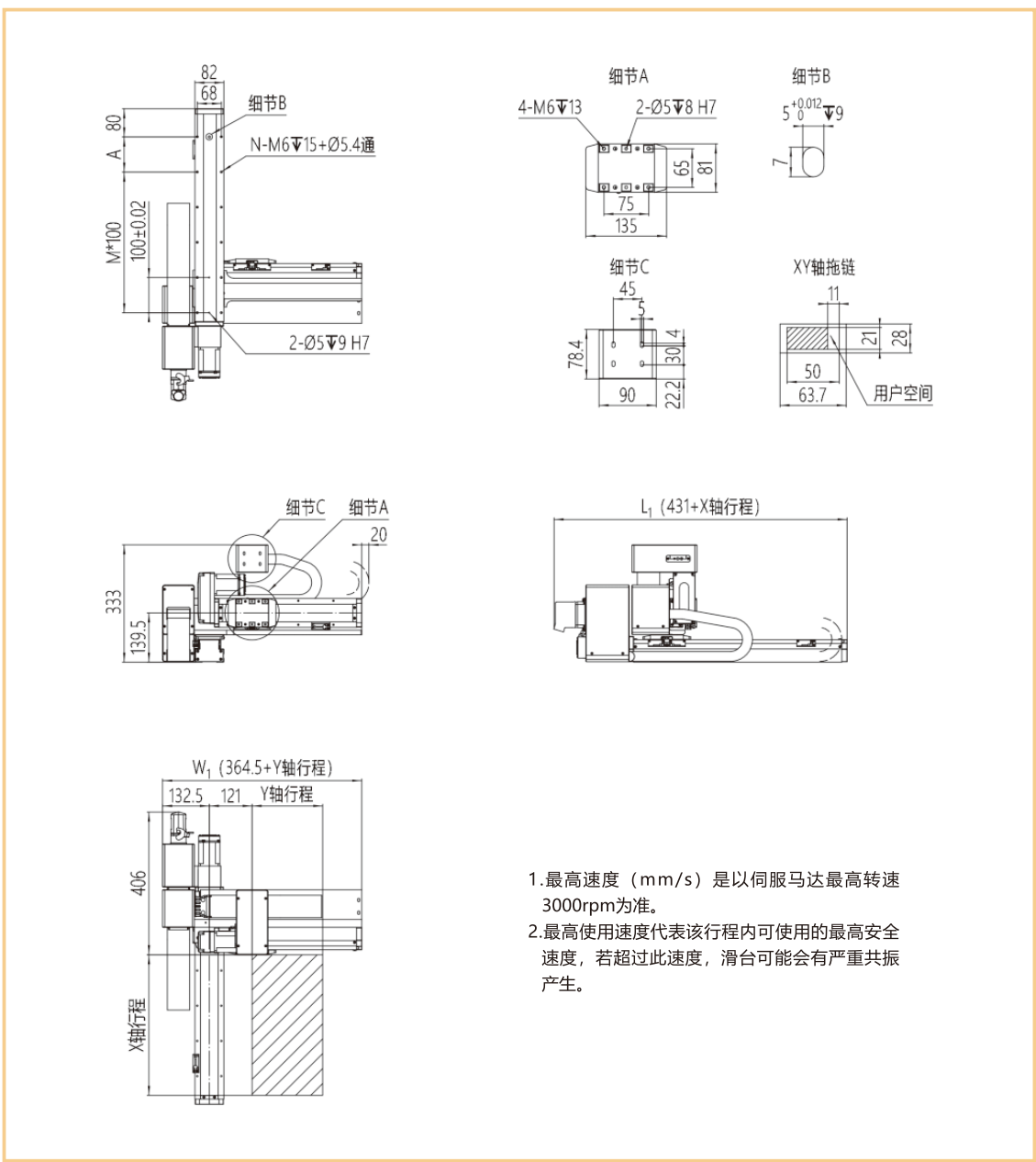
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□-L8-□-□□□-□ 性能参数

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● G8-□-L8-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

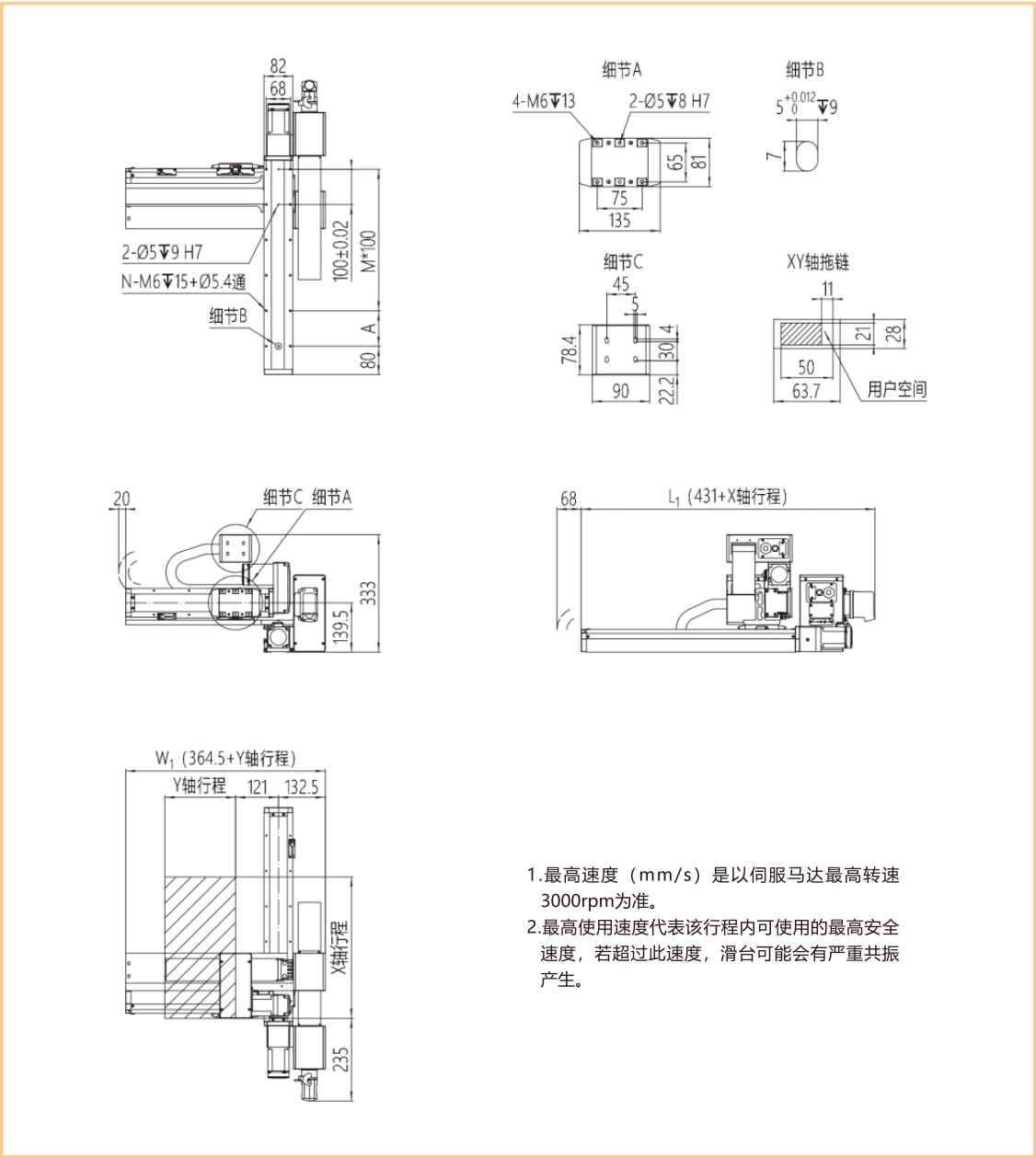
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300 250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□-L8-□-□□□-2 尺寸图

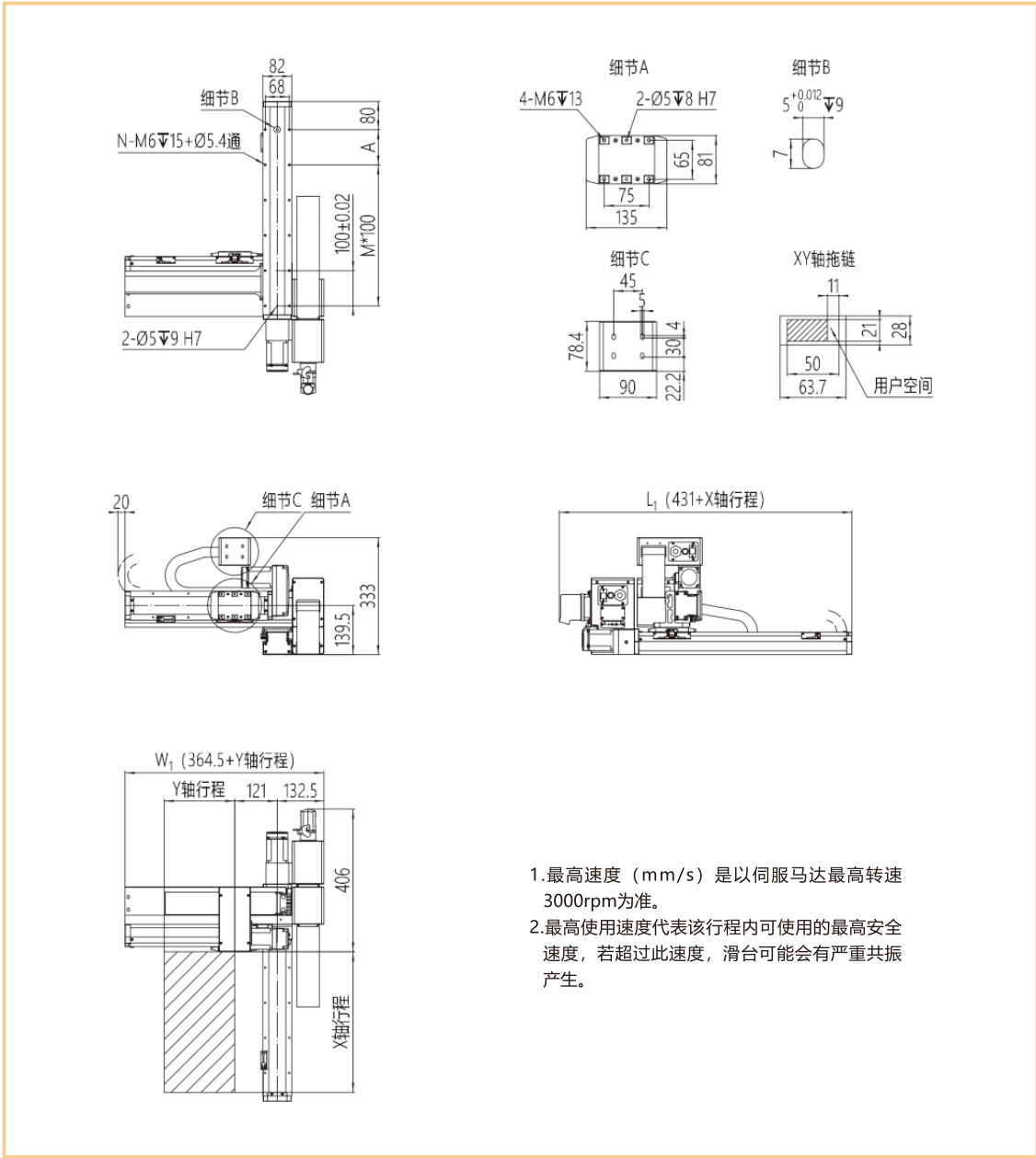


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

● G8-□-L8-□-□□□-3 尺寸图



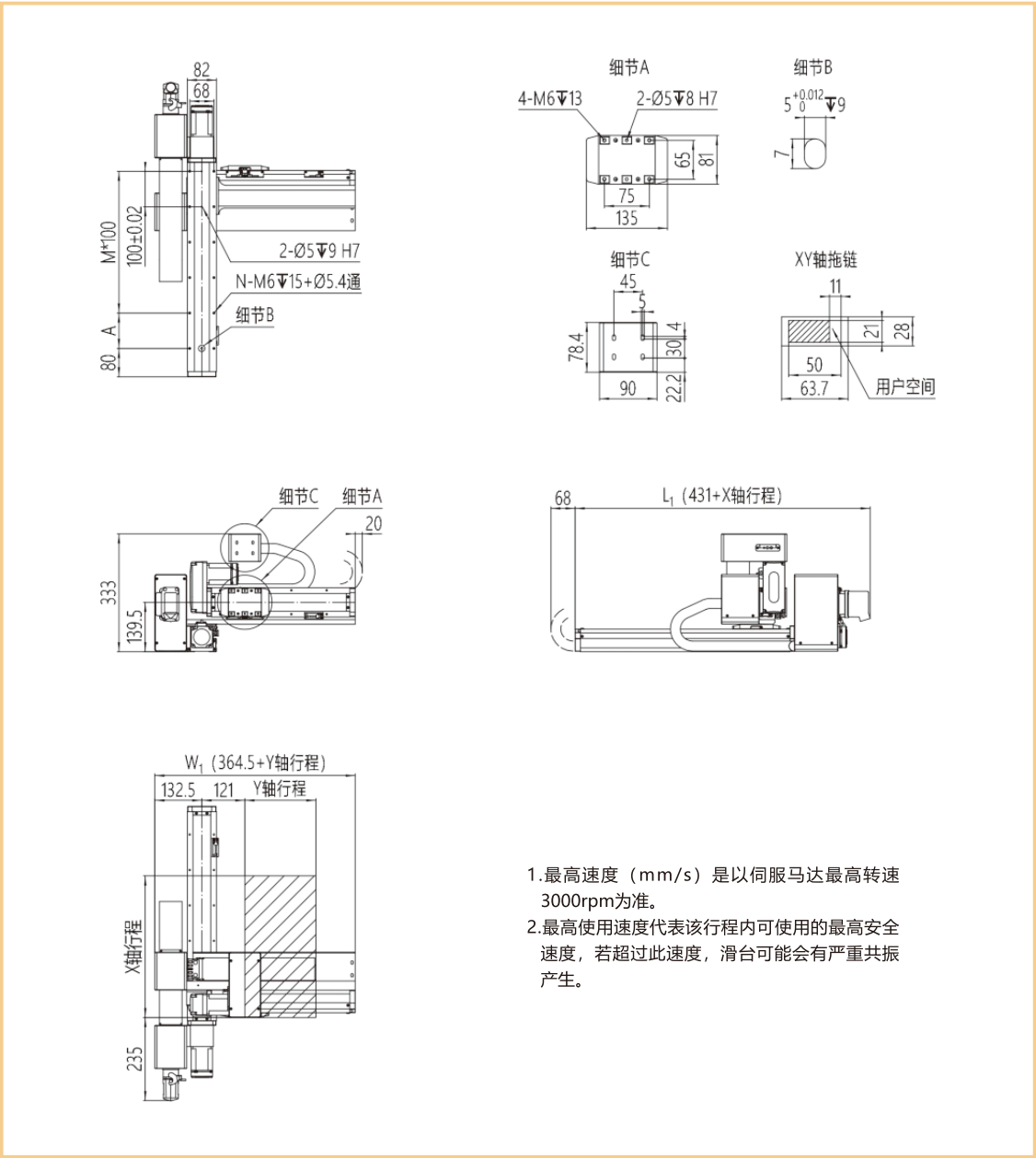
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□-L8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

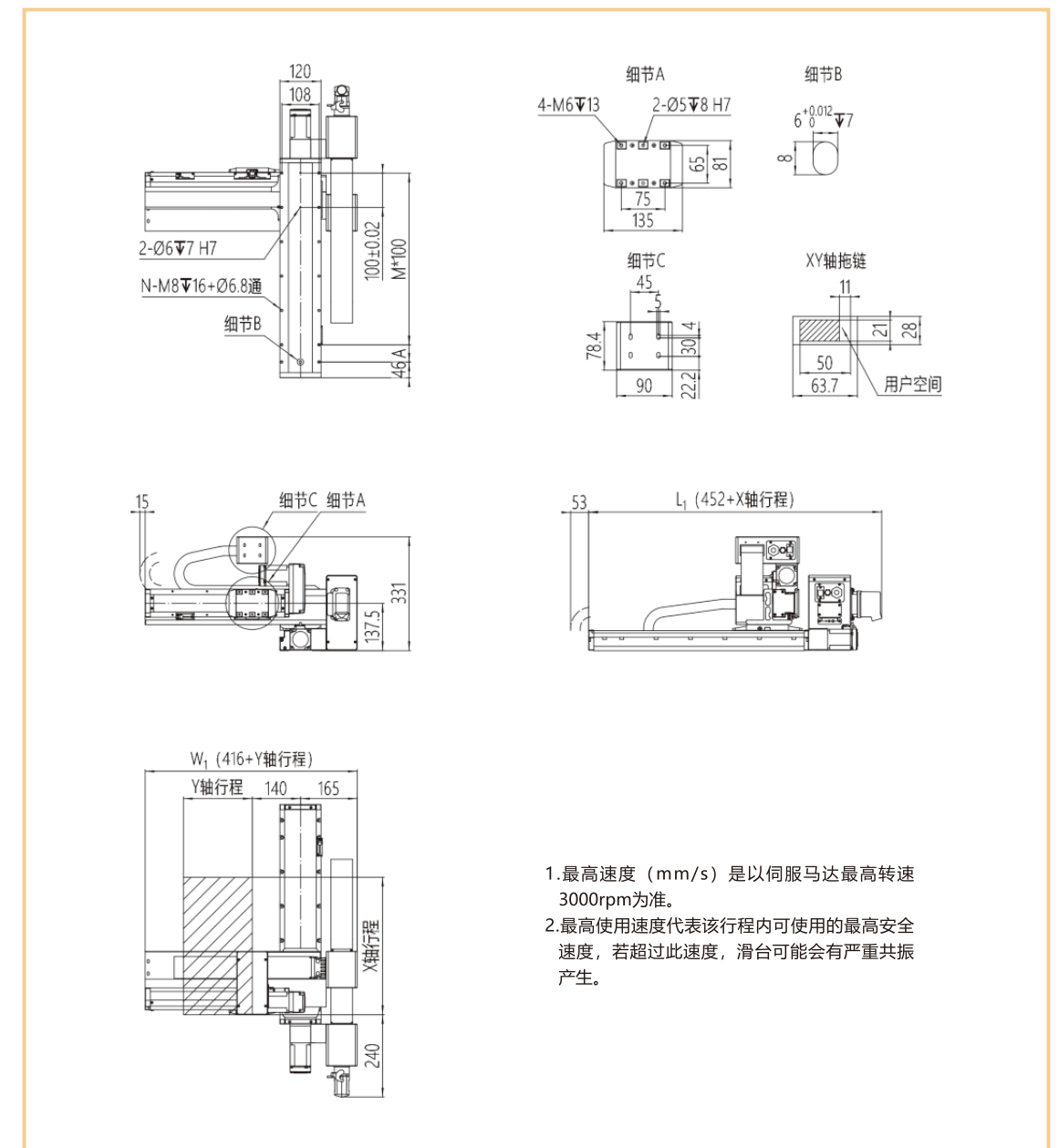
● G8-□-L12-□-□□□-□ 性能参数

<

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

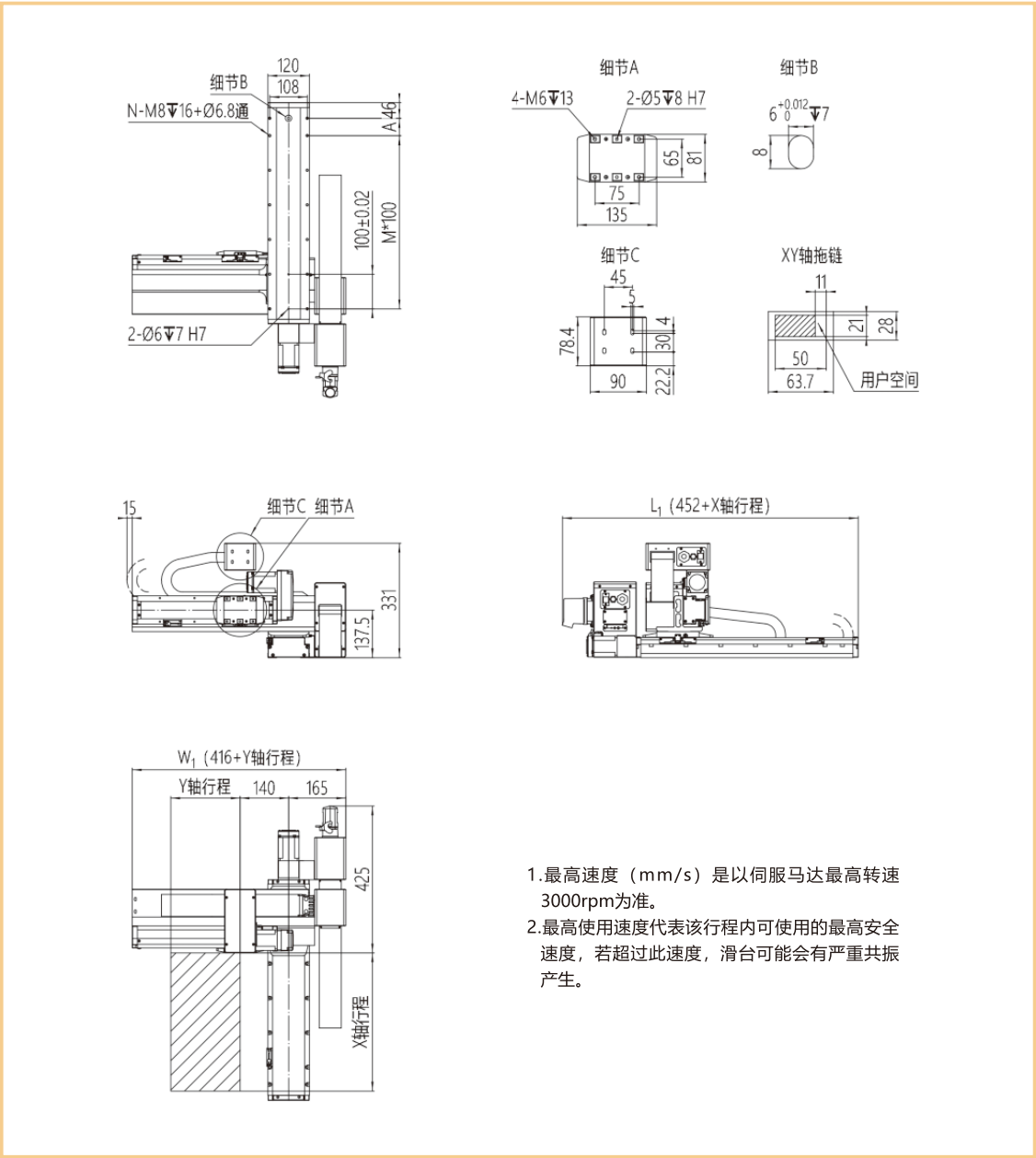
● **G8-□-L12-□-□□□-2 尺寸图**



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500										
W1	516	566	616	666	716	766	816	866	916										
最高使用速度mm/s	1000																		

● G8-□-L12-□-□□□-3 尺寸图



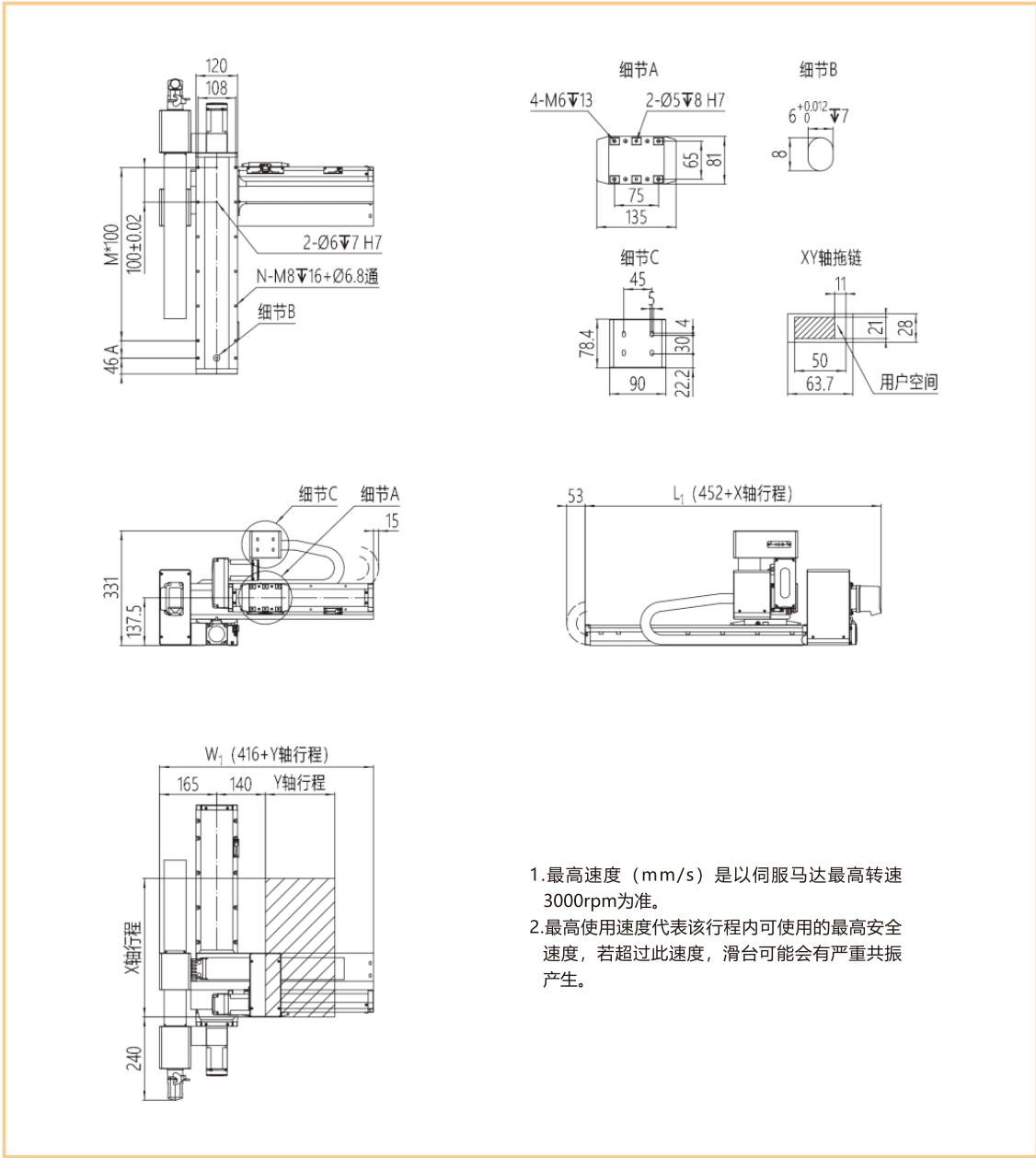
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500
W1	516	566	616	666	716	766	816	866	916
最高使用速度mm/s	1000								

● G8-□-L12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

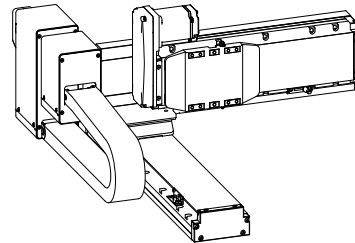
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500
W1	516	566	616	666	716	766	816	866	916
最高使用速度mm/s	1000								

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

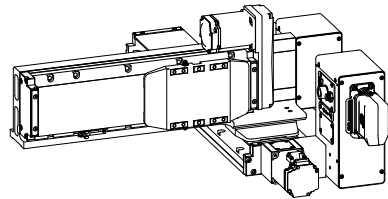
● G12-□-L12-□-□□□-□ 性能参数

G12-□-L12-□-□□□-1



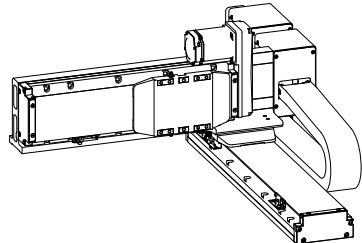
项目		G12模块				L12模块	
		Y轴				X轴	
轴型式		GTH12				GTH12	
丝杆导程/mm		20				20	
最高速度mm/s		1000				1000	
行程/mm		100-400				100-1000	
AC伺服马达/W		400				400	
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		26					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	26	26	24	19	15	11	7

G12-□-L12-□-□□□-2



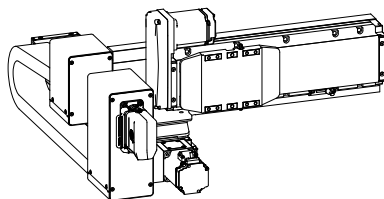
项目		G12模块				L12模块	
		Y轴				X轴	
轴型式		GTH12				GTH12	
丝杆导程/mm		20				20	
最高速度mm/s		1000				1000	
行程/mm		100-400				100-1000	
AC伺服马达/W		400				400	
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		26					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	26	26	24	19	15	11	7

G12-□-L12-□-□□□-3



项目		G12模块				L12模块	
		Y轴				X轴	
轴型式		GTH12				GTH12	
丝杆导程/mm		20				20	
最高速度mm/s		1000				1000	
行程/mm		100-400				100-1000	
AC伺服马达/W		400				400	
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		26					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	26	26	24	19	15	11	7

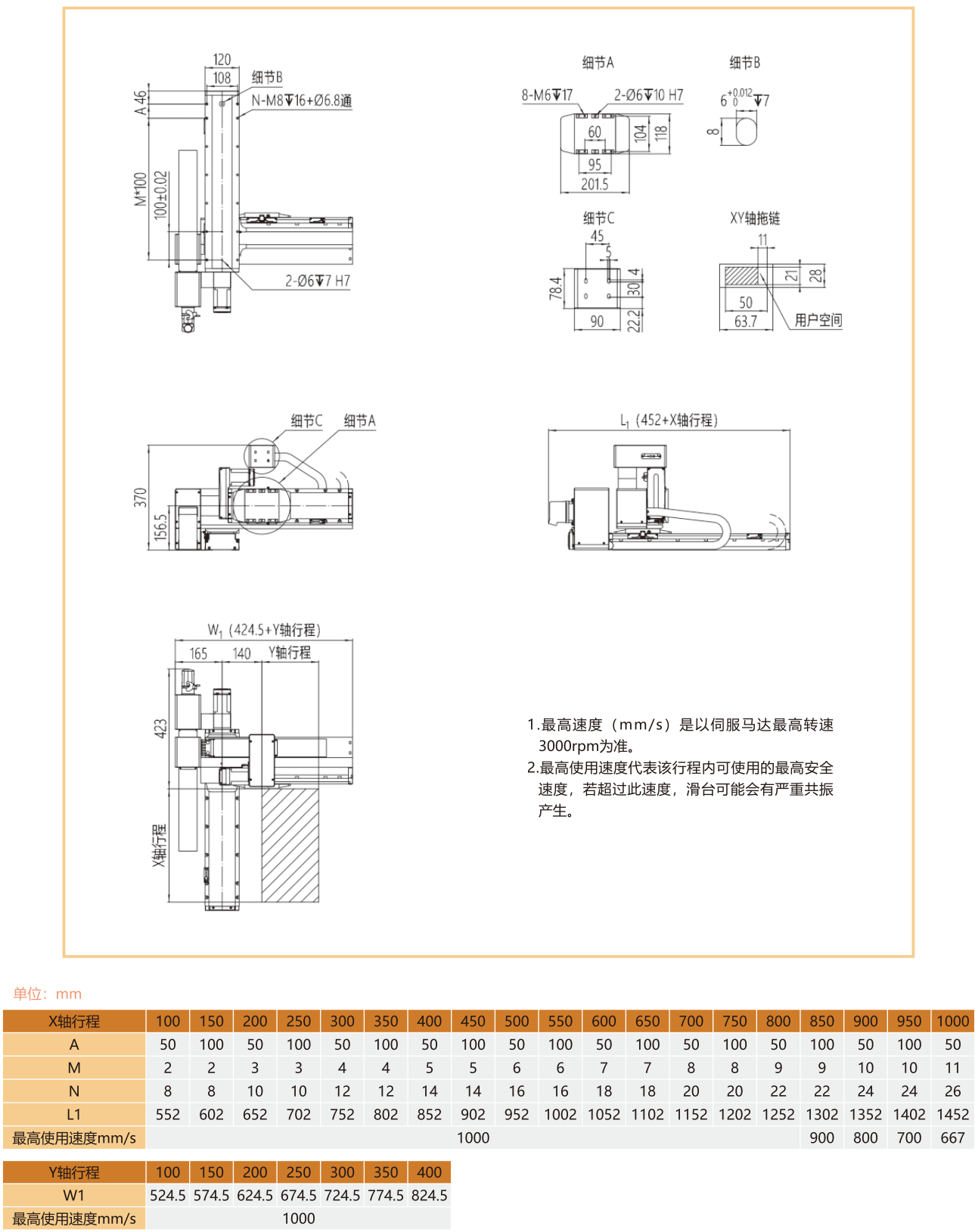
G12-□-L12-□-□□□-4



项目		G12模块				L12模块	
		Y轴				X轴	
轴型式		GTH12				GTH12	
丝杆导程/mm		20				20	
最高速度mm/s		1000				1000	
行程/mm		100-400				100-1000	
AC伺服马达/W		400				400	
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		26					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
Y轴行程/mm	100	150	200	250	300	350	400
Y轴载荷/kg	26	26	24	19	15	11	7

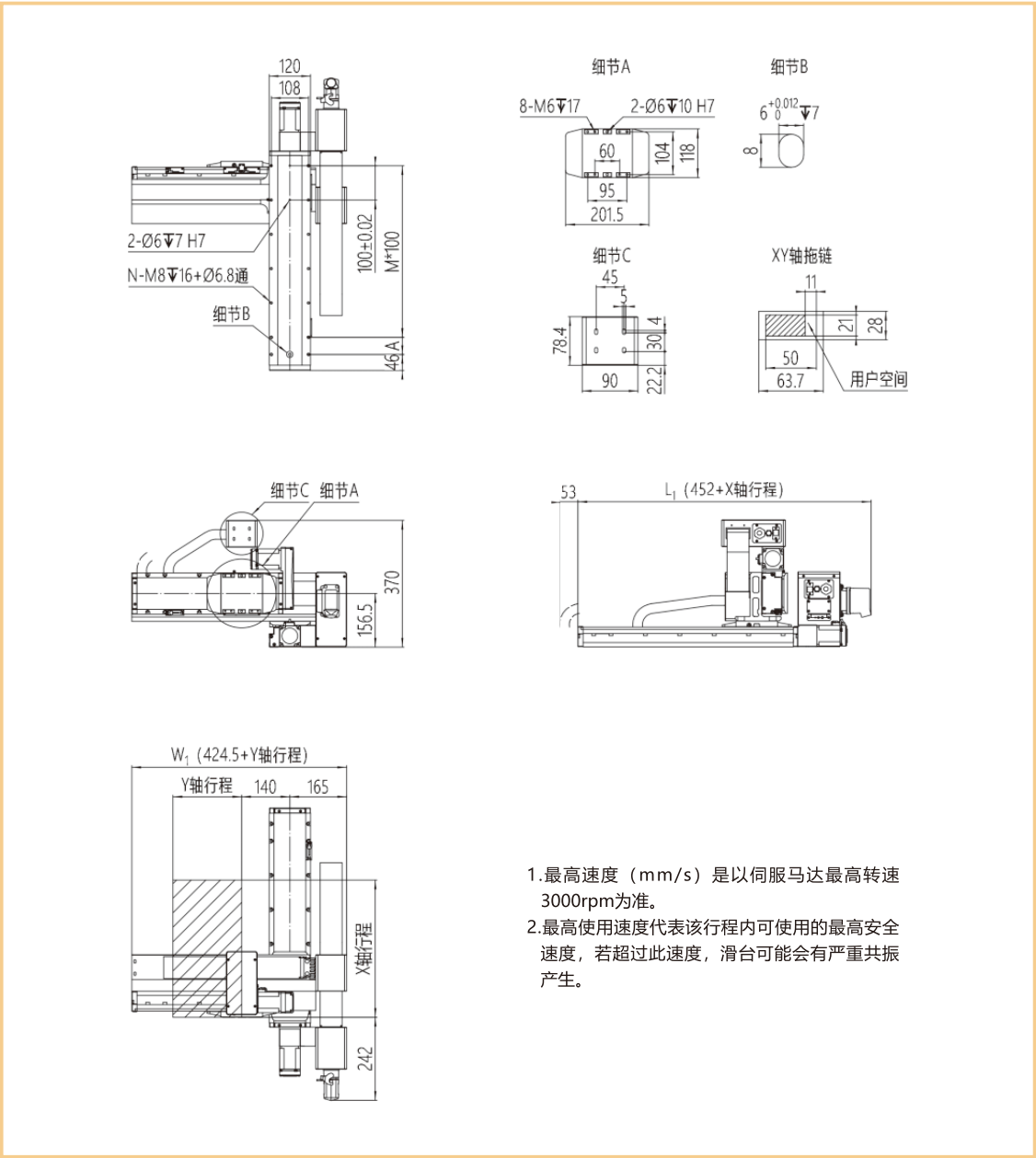
*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● G12-□-L12-□-□□□-1 尺寸图



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□-L12-□-□□□-2 尺寸图

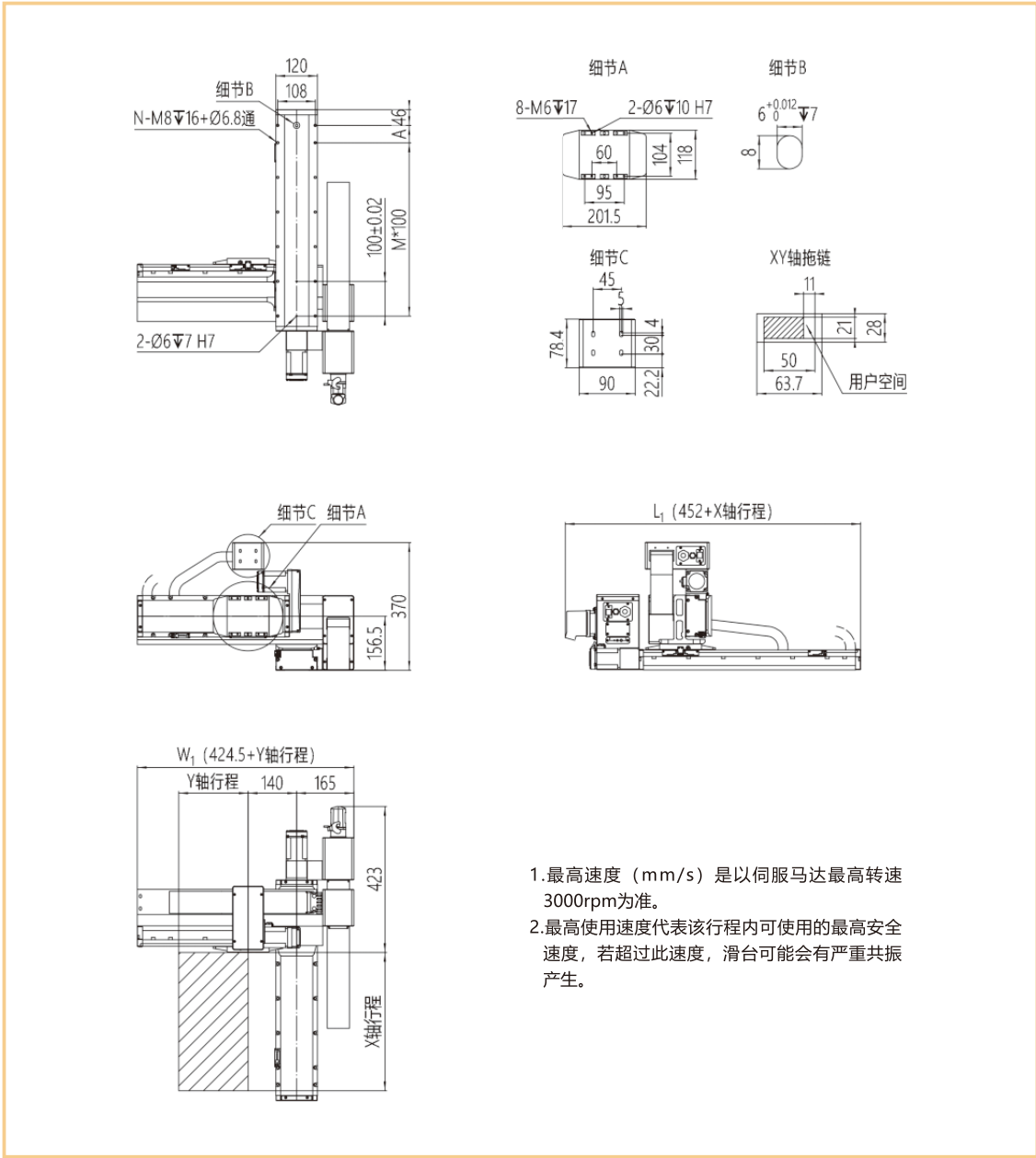


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	1000						

● G12-□-L12-□-□□□-3 尺寸图



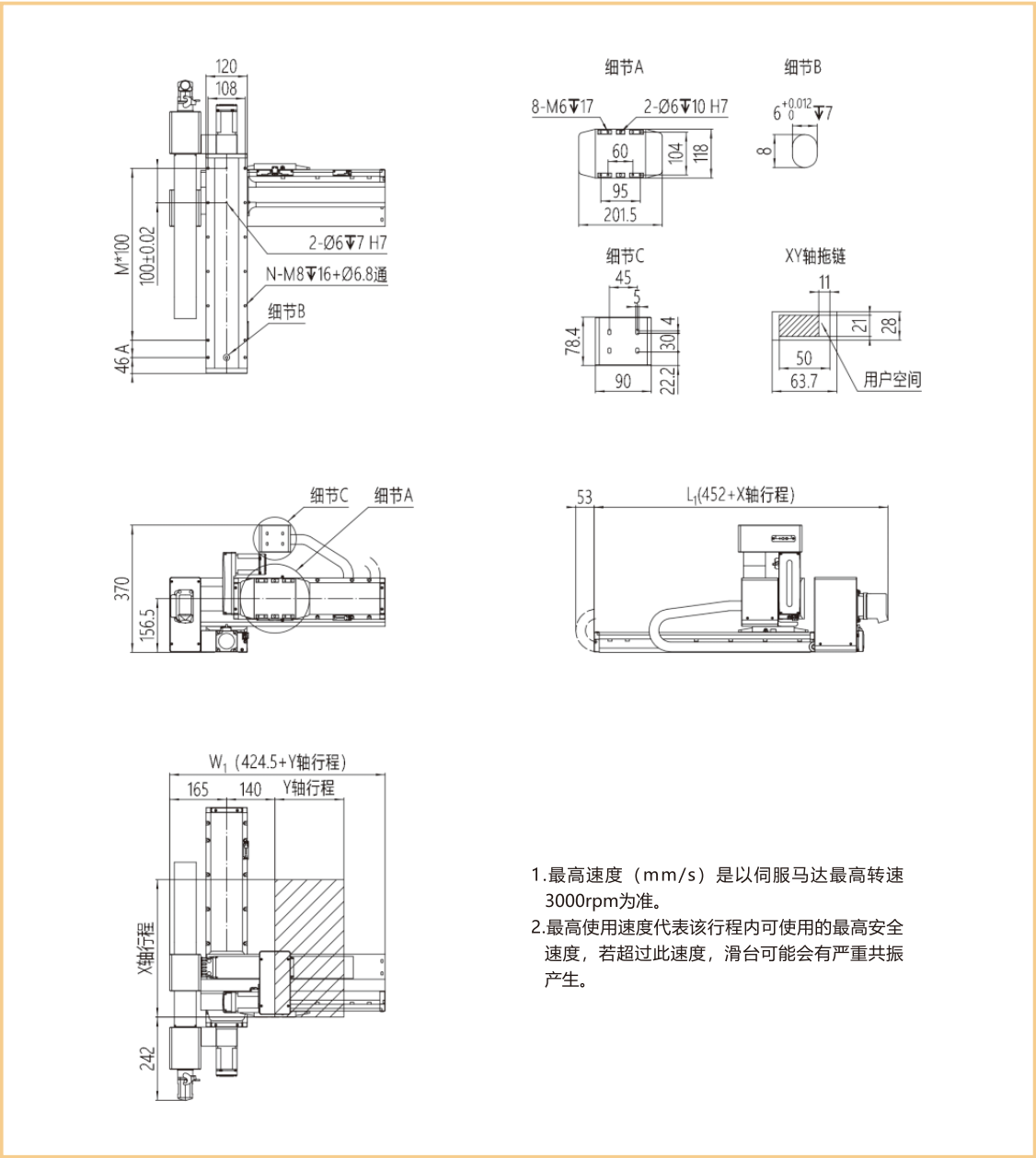
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	1000						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□-L12-□-□□□-4 尺寸图



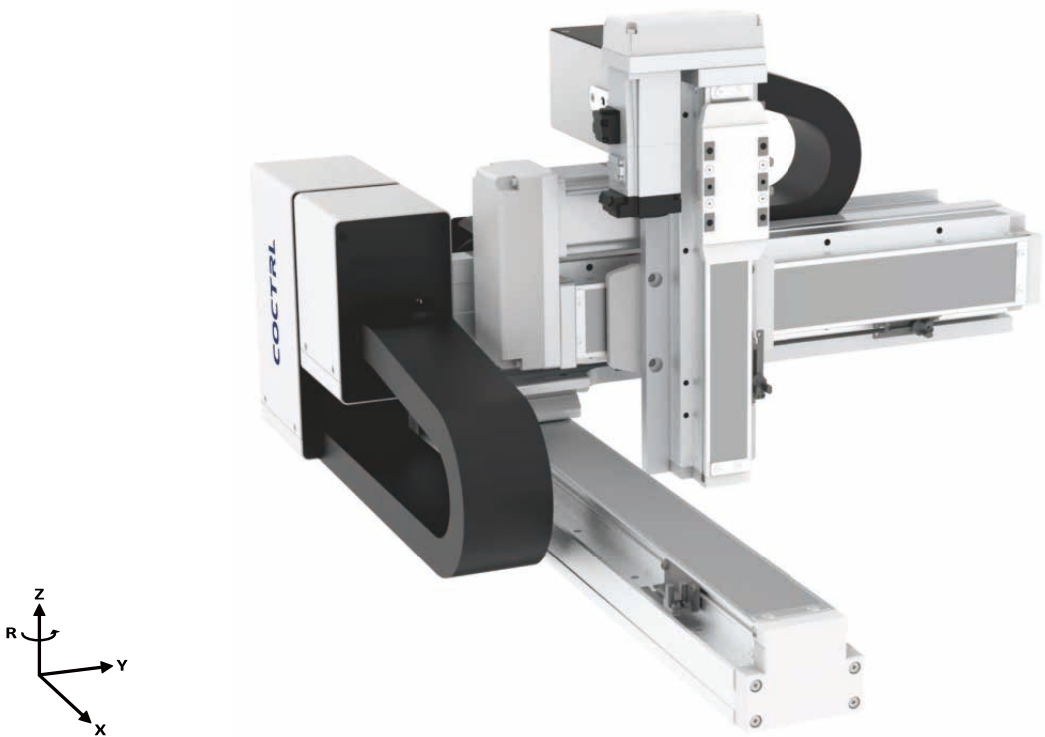
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	1000						



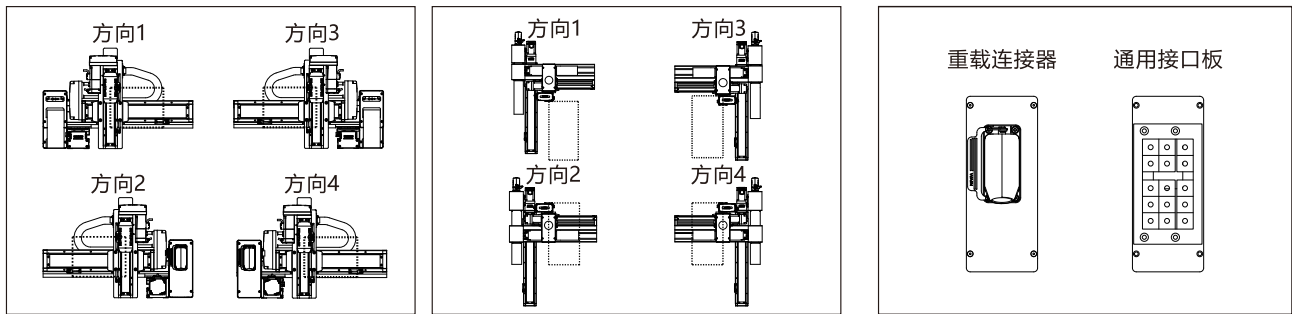
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

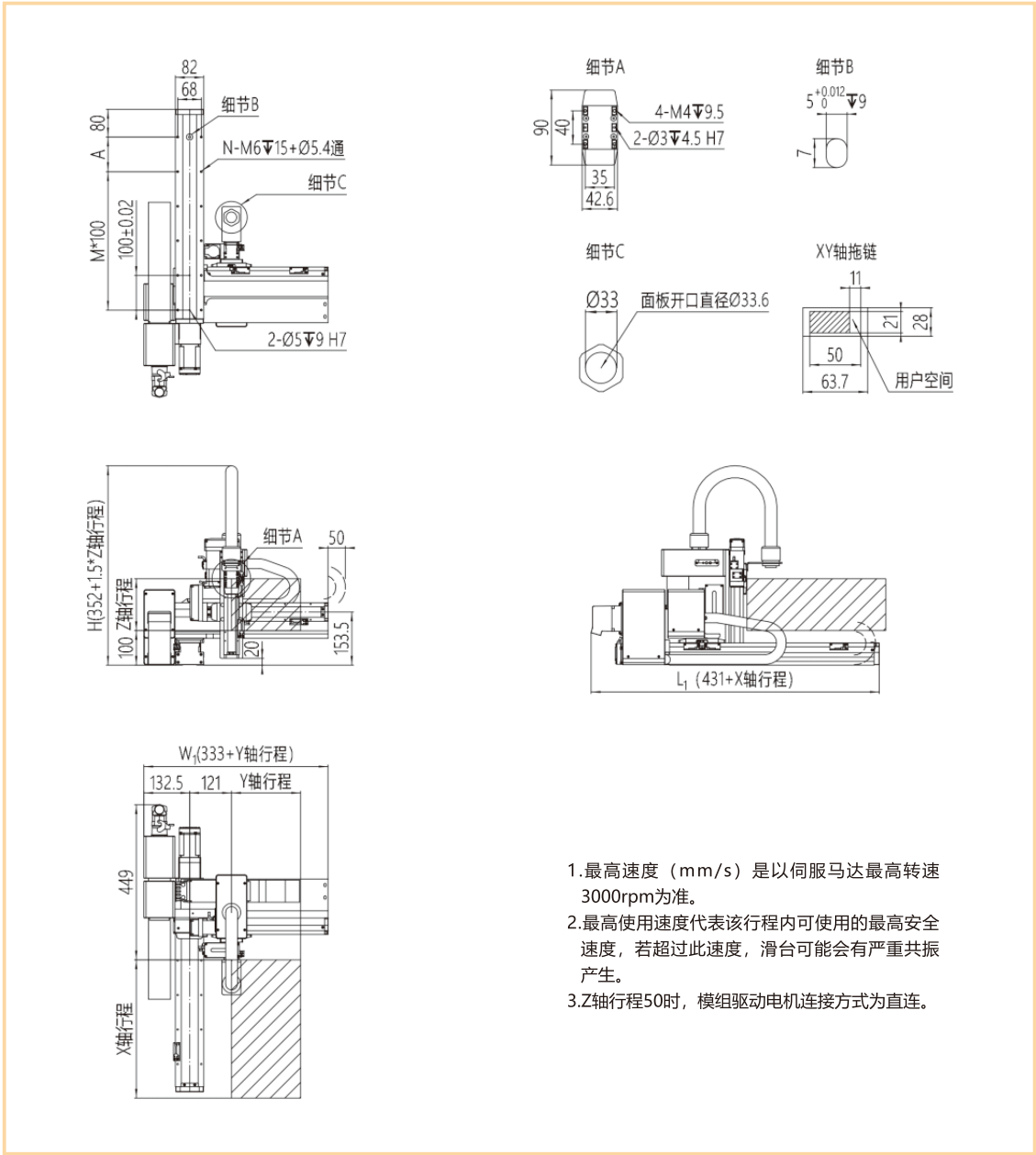
G		8		- 20		15		- L		8		- 40		- T		P		A		- 1																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																															
模块规格				Y轴行程				Z轴行程				X轴行程				滑台品牌				伺服品牌				接口类型																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																											
5		A																						重载连接器																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																											
8		B																						通用接口板																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																											
12																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																			
				10				行程100mm				05				行程50mm				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...				...			

● G5-□□-L8-□-□□□-□ 性能参数

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□□-L8-□-□□□-1 尺寸图



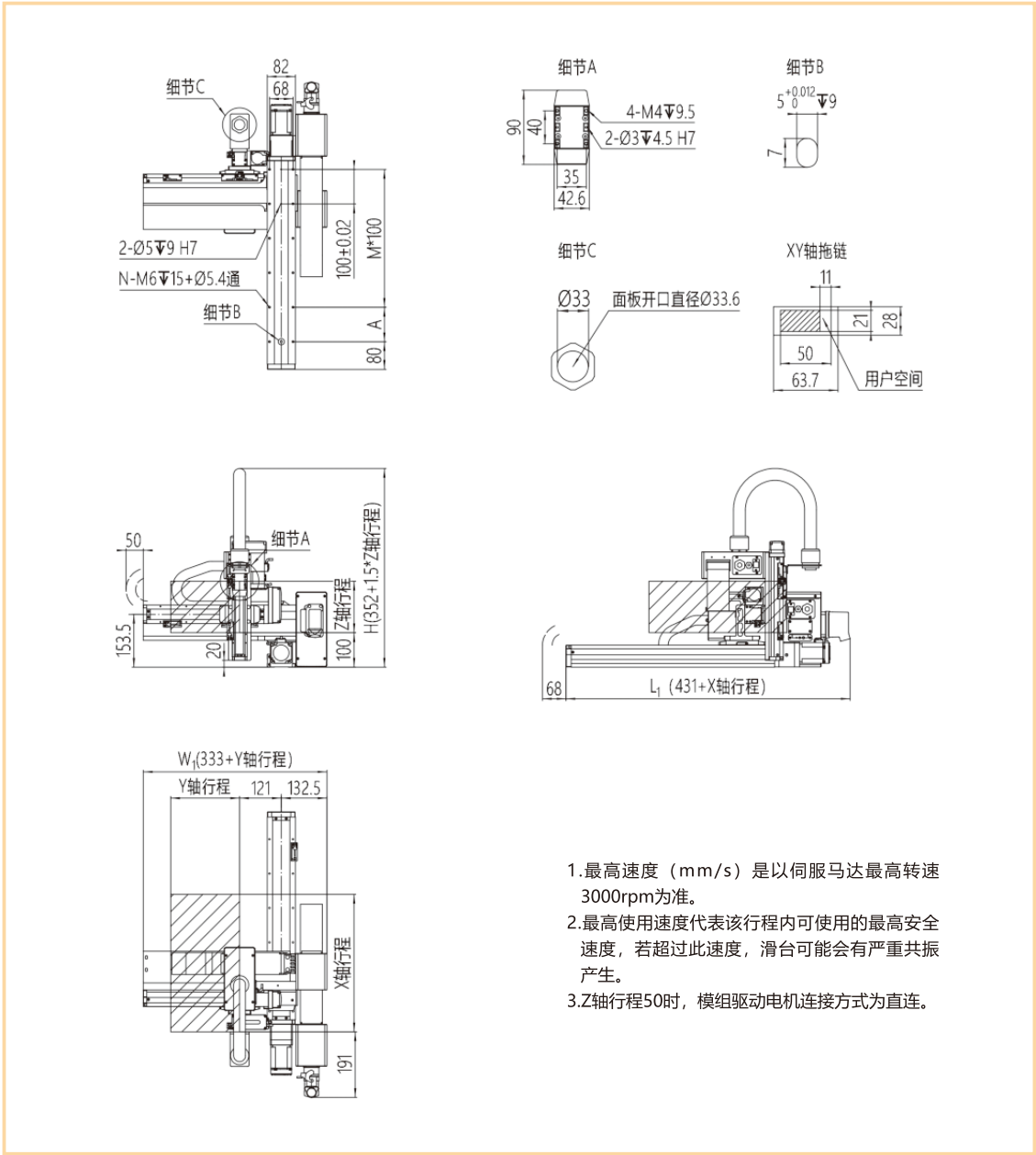
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

G5-□□-L8-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

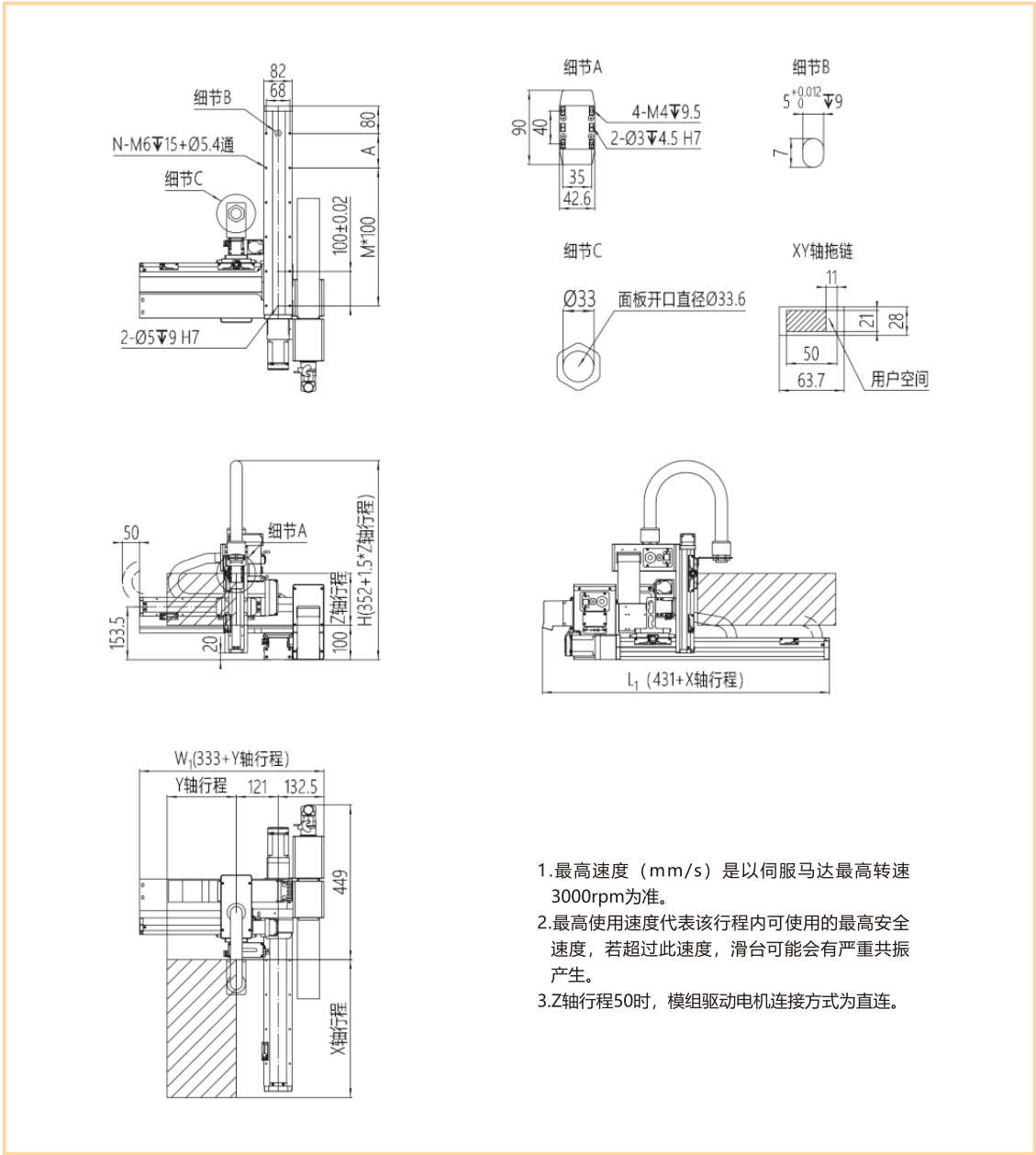
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□□-L8-□-□□□-3 尺寸图



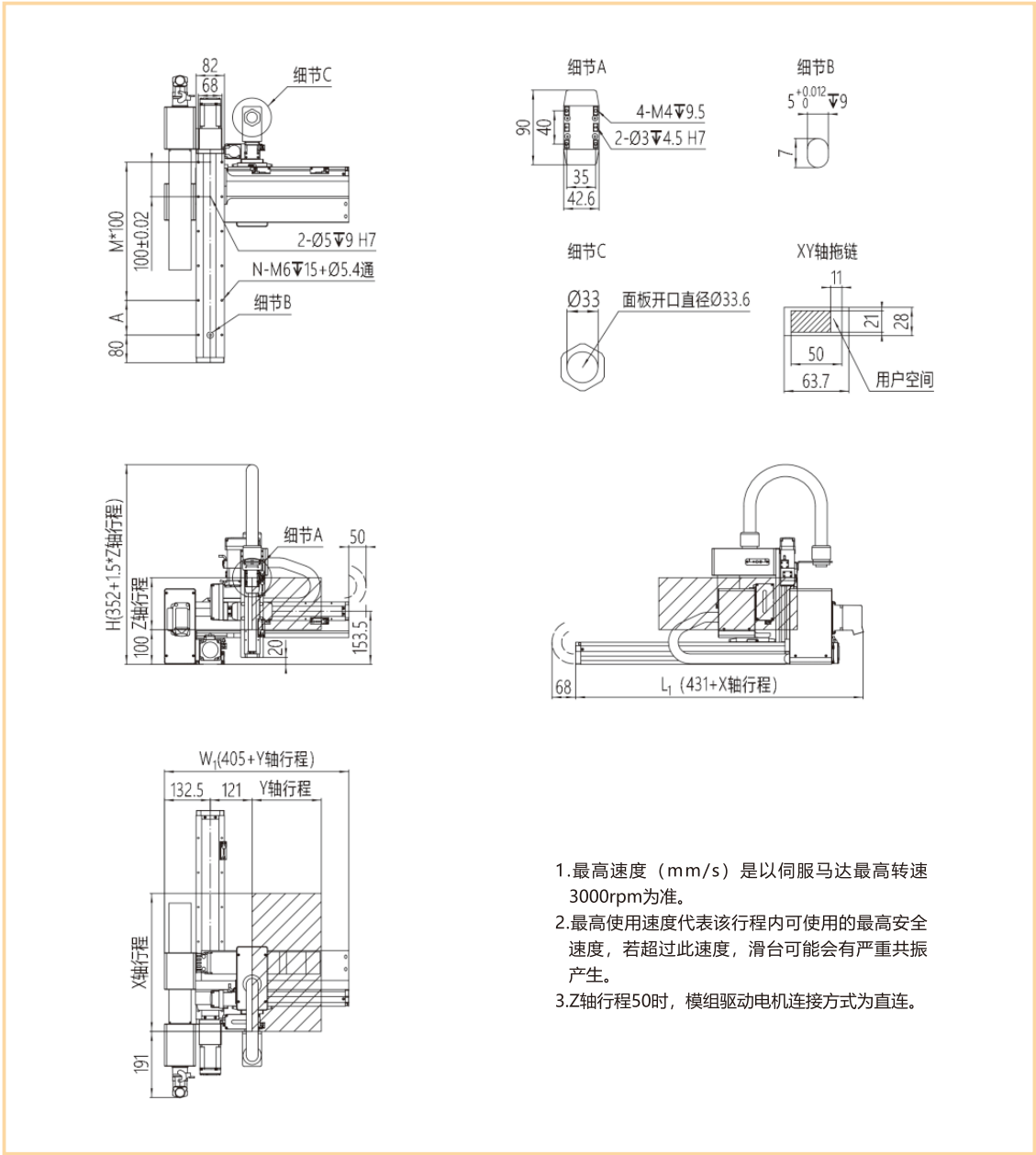
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

G5-□□-L8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

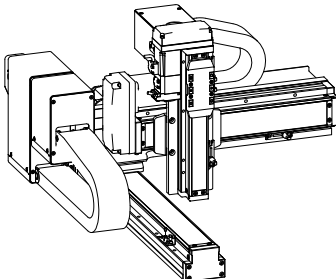
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

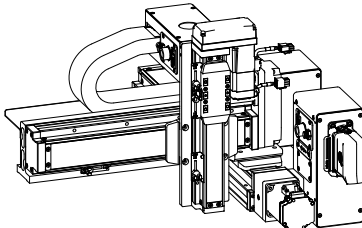
● G8-□□-L8-□-□□□-□ 性能参数

G8-□□-L8-□-□□□-1



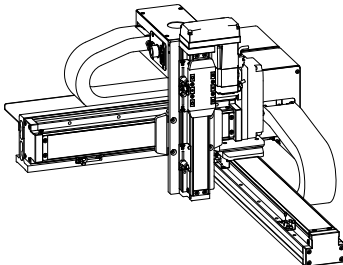
项目	G8模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH8	GTH5	GTH8				
丝杆导程/mm	10	5	10				
最高速度mm/s	500	250	500				
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	6.5						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	6.5	6.5	5.7	3.8	2.9	2.2	1.9
100	6.5	6.5	5.5	3.6	2.7	2.0	1.7
150	6.5	6.5	5.3	3.4	2.5	1.8	1.5
200	6.5	6.5	5.1	3.2	2.3	1.6	1.3

G8-□□-L8-□-□□□-2



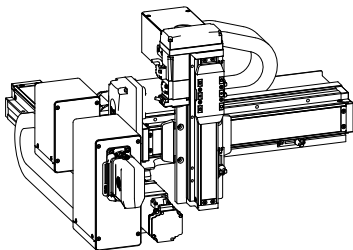
项目	G8模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH8	GTH5	GTH8				
丝杆导程/mm	10	5	10				
最高速度mm/s	500	250	500				
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	6.5						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	6.5	6.5	5.7	3.8	2.9	2.2	1.9
100	6.5	6.5	5.5	3.6	2.7	2.0	1.7
150	6.5	6.5	5.3	3.4	2.5	1.8	1.5
200	6.5	6.5	5.1	3.2	2.3	1.6	1.3

G8-□□-L8-□-□□□-3



项目	G8模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH8	GTH5	GTH8				
丝杆导程/mm	10	5	10				
最高速度mm/s	500	250	500				
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	6.5						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	6.5	6.5	5.7	3.8	2.9	2.2	1.9
100	6.5	6.5	5.5	3.6	2.7	2.0	1.7
150	6.5	6.5	5.3	3.4	2.5	1.8	1.5
200	6.5	6.5	5.1	3.2	2.3	1.6	1.3

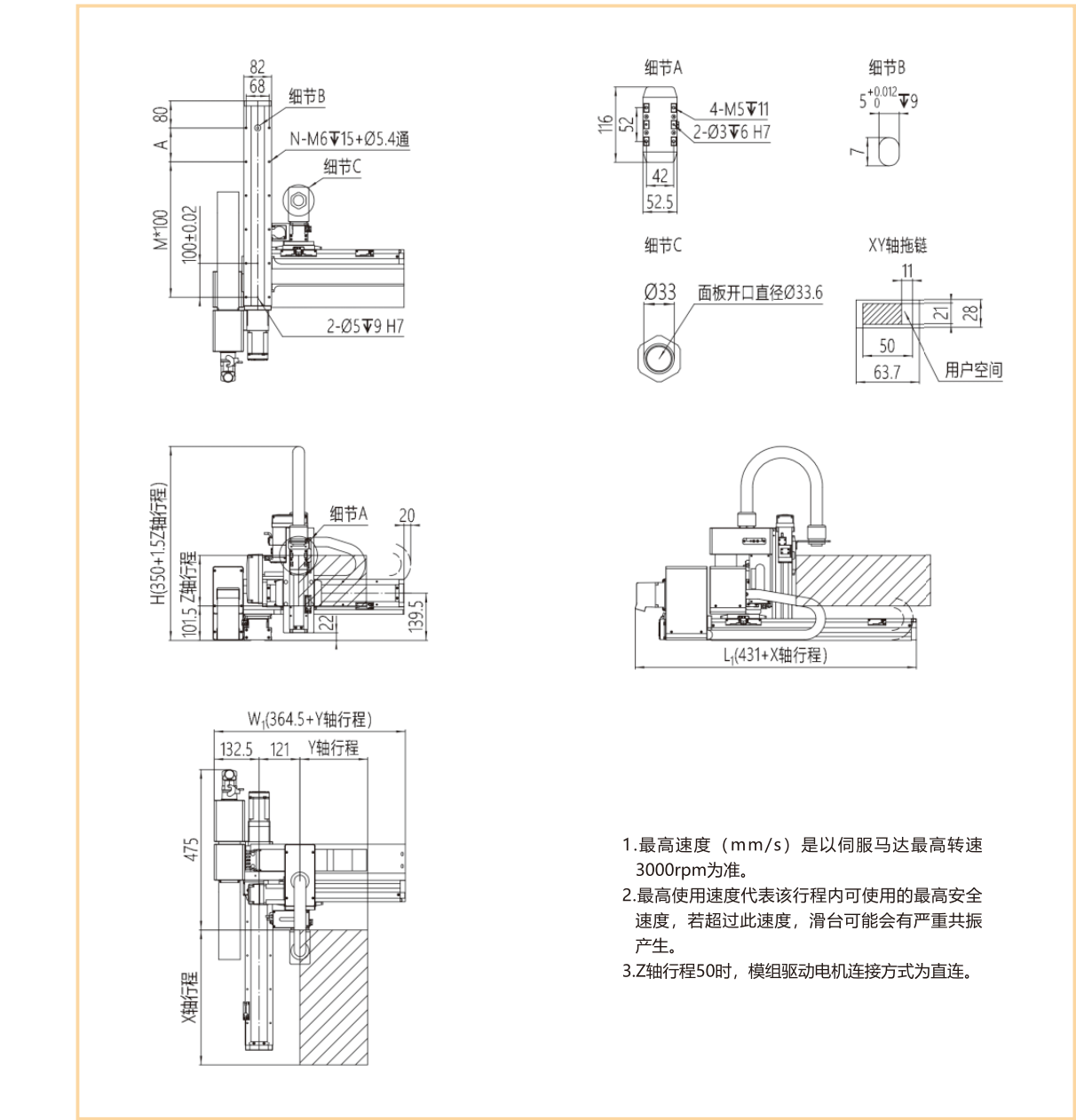
G8-□□-L8-□-□□□-4



项目	G8模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH8	GTH5	GTH8				
丝杆导程/mm	10	5	10				
最高速度mm/s	500	250	500				
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	6.5						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	6.5	6.5	5.7	3.8	2.9	2.2	1.9
100	6.5	6.5	5.5	3.6	2.7	2.0	1.7
150	6.5	6.5	5.3	3.4	2.5	1.8	1.5
200	6.5	6.5	5.1	3.2	2.3	1.6	1.3

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● G8-□□-L8-□-□□□-1 尺寸图



单位: mm

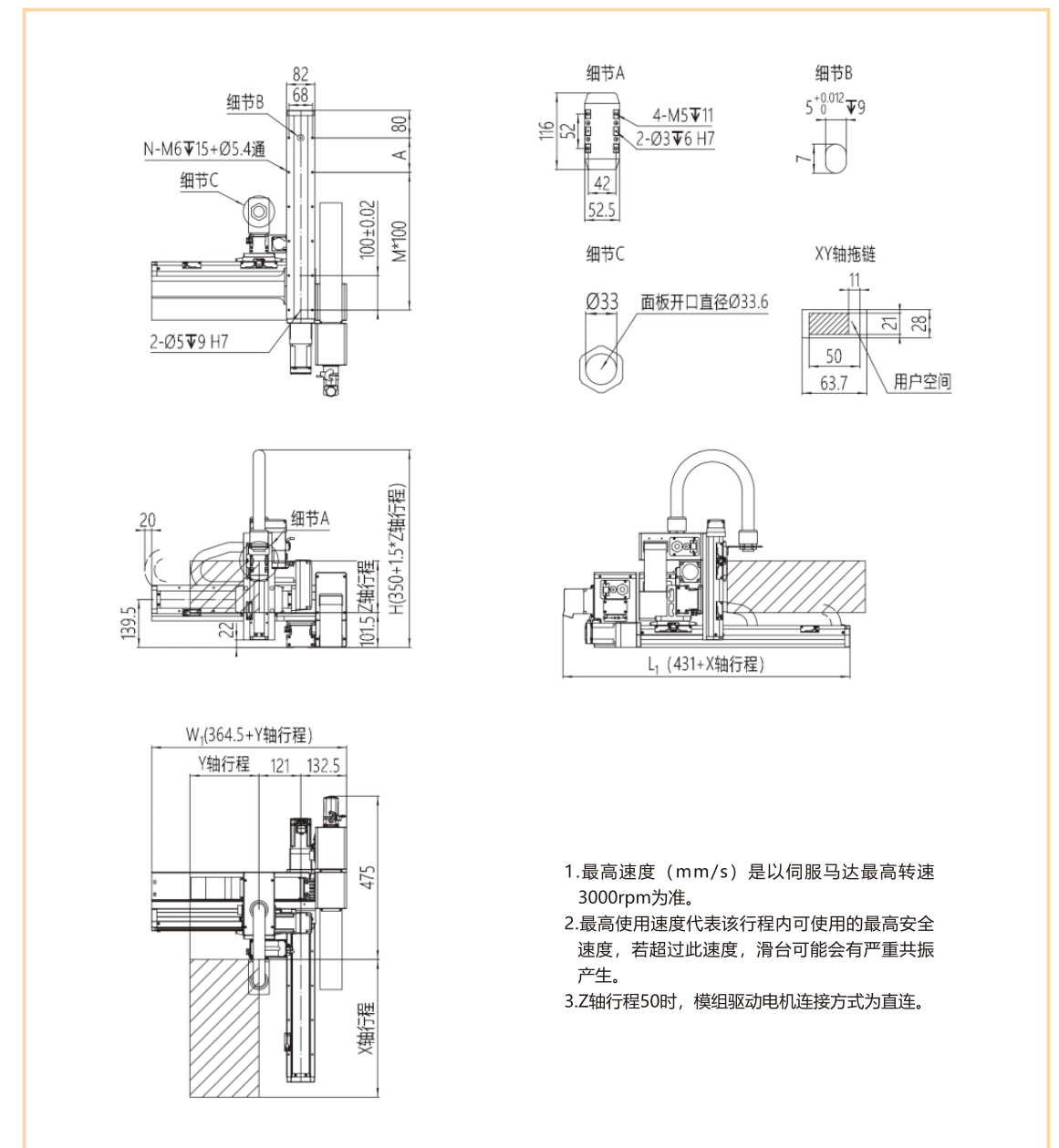
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	500			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-L8-□-□□□-3 尺寸图

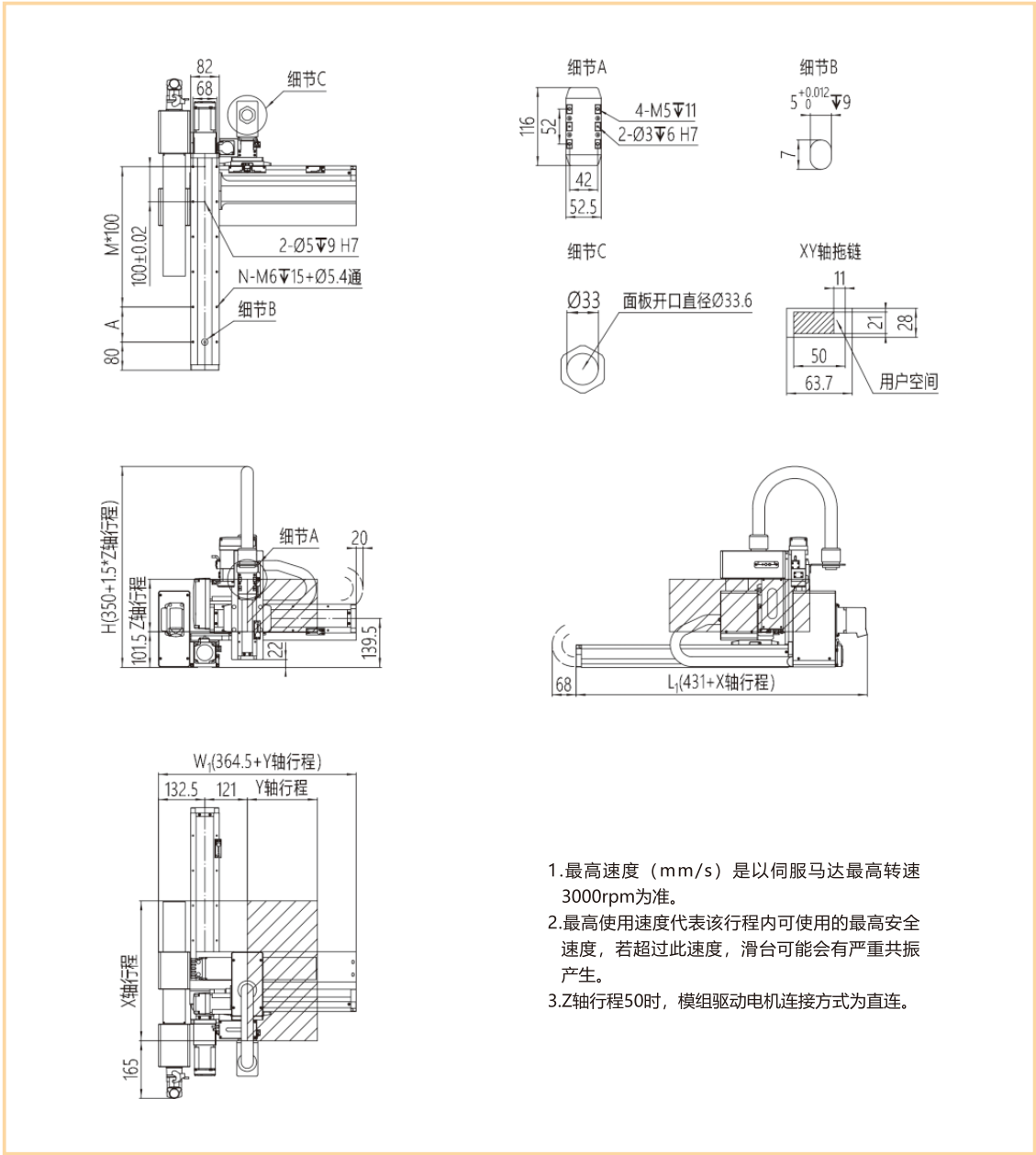


X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	500			

● G8-□□-L8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

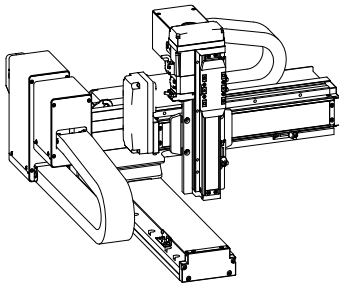
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	500			

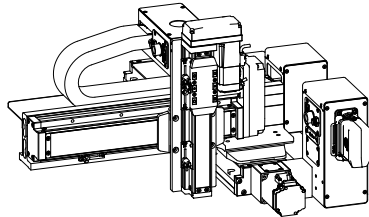
● G8-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

G8-□□-L12-□-□□□-1



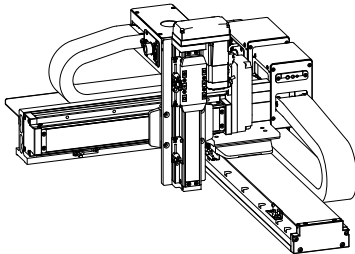
项目	G8模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12					
丝杆导程/mm	10	5	20					
最高速度mm/s	500	250	1000					
行程/mm	100-400	50-200	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	10	10	10	10	10
100	10	10	10	10	10	10	10	10
150	10	10	10	10	10	10	10	10
200	10	10	10	10	10	10	10	10

G8-□□-L12-□-□□□-2



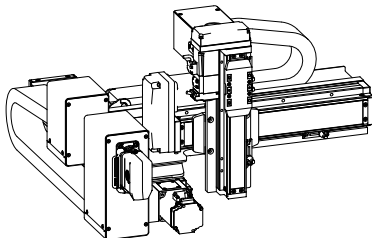
项目	G8模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12					
丝杆导程/mm	10	5	20					
最高速度mm/s	500	250	1000					
行程/mm	100-400	50-200	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	10	10	10	10	10
100	10	10	10	10	10	10	10	10
150	10	10	10	10	10	10	10	10
200	10	10	10	10	10	10	10	10

G8-□□-L12-□-□□□-3



项目	G8模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12					
丝杆导程/mm	10	5	20					
最高速度mm/s	500	250	1000					
行程/mm	100-400	50-200	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	10	10	10	10	10
100	10	10	10	10	10	10	10	10
150	10	10	10	10	10	10	10	10
200	10	10	10	10	10	10	10	10

G8-□□-L12-□-□□□-4

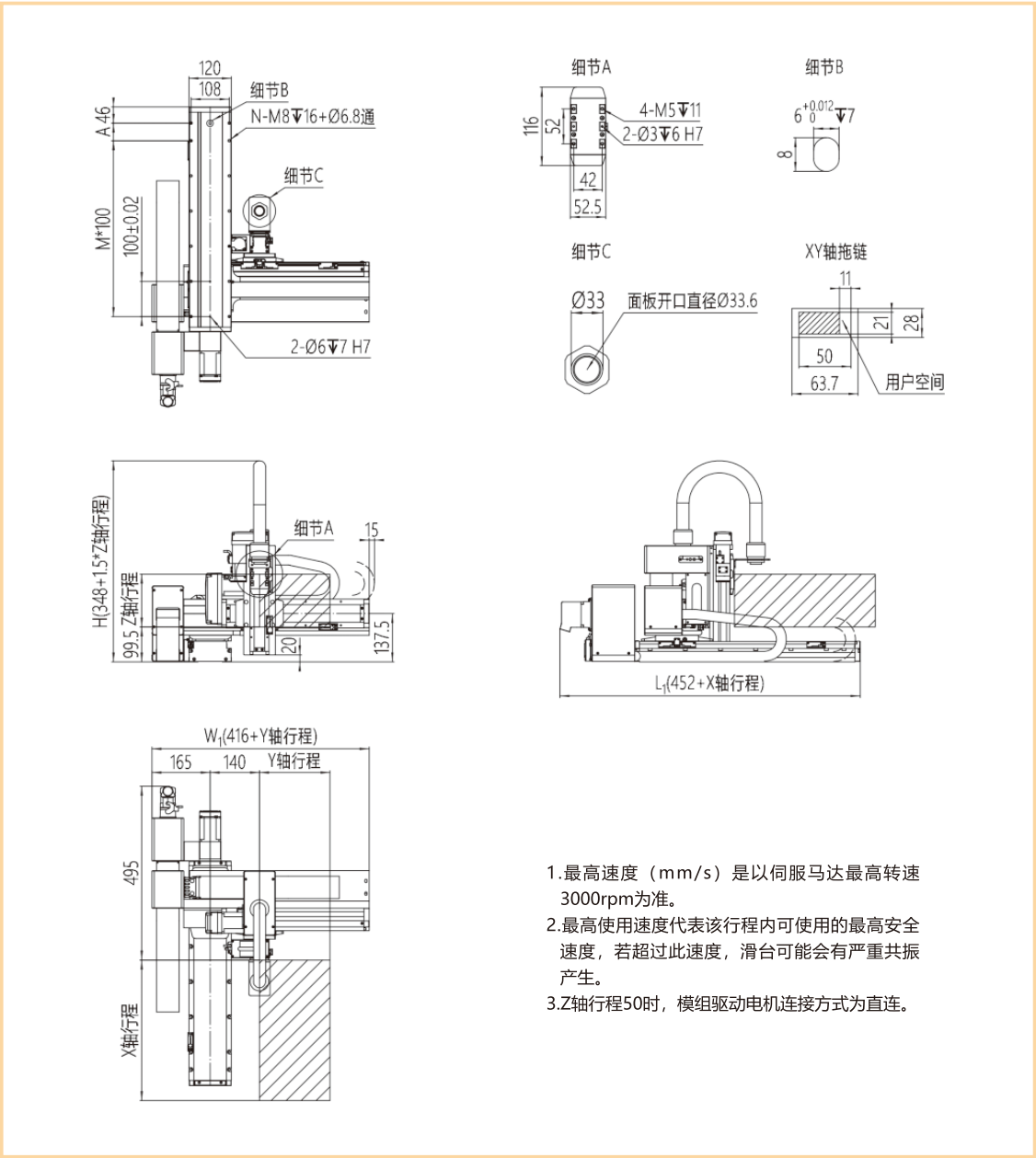


项目	G8模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12					
丝杆导程/mm	10	5	20					
最高速度mm/s	500	250	1000					
行程/mm	100-400	50-200	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	10	10	10	10	10
100	10	10	10	10	10	10	10	10
150	10	10	10	10	10	10	10	10
200	10	10	10	10	10	10	10	10

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



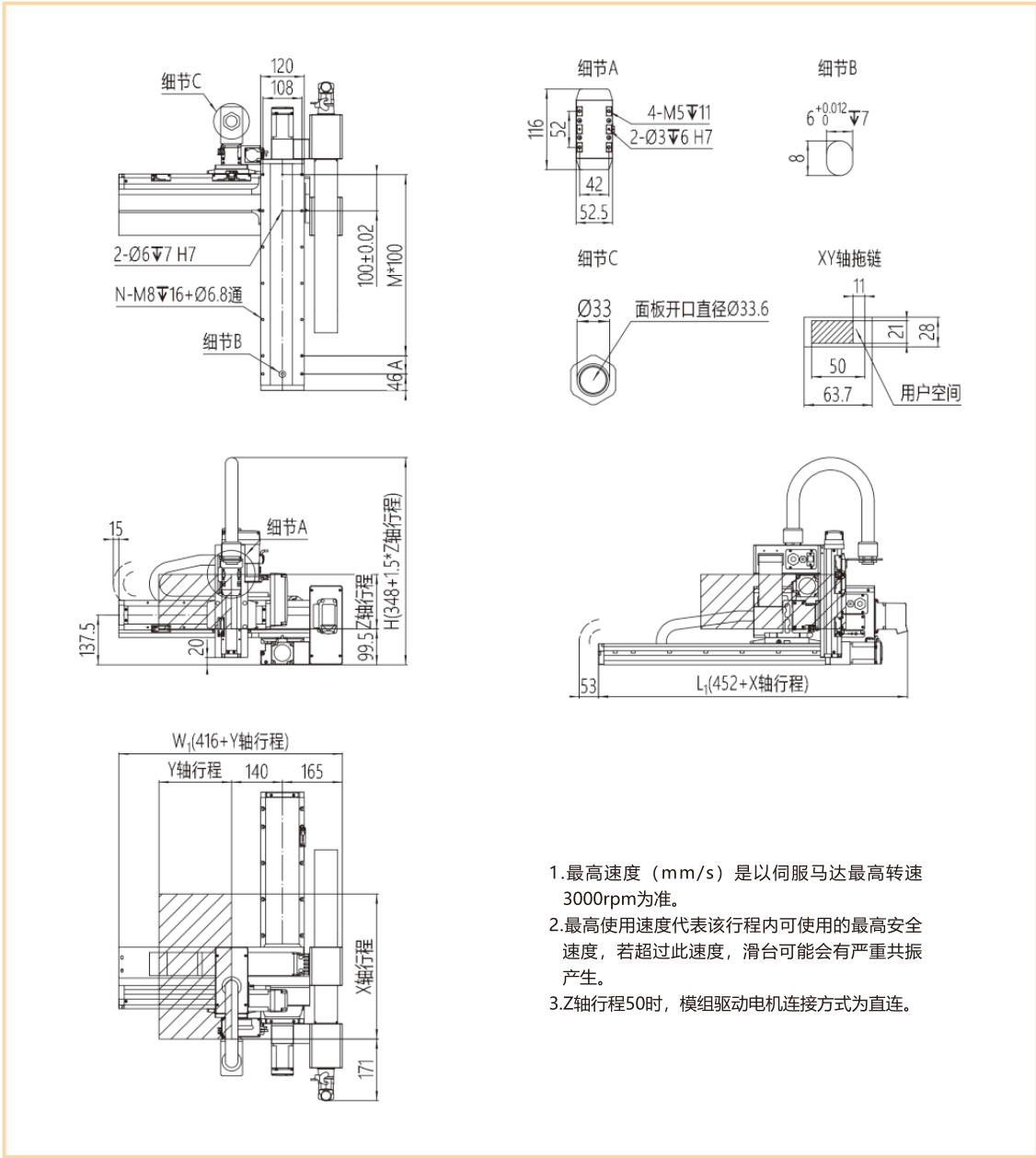
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

● G8-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

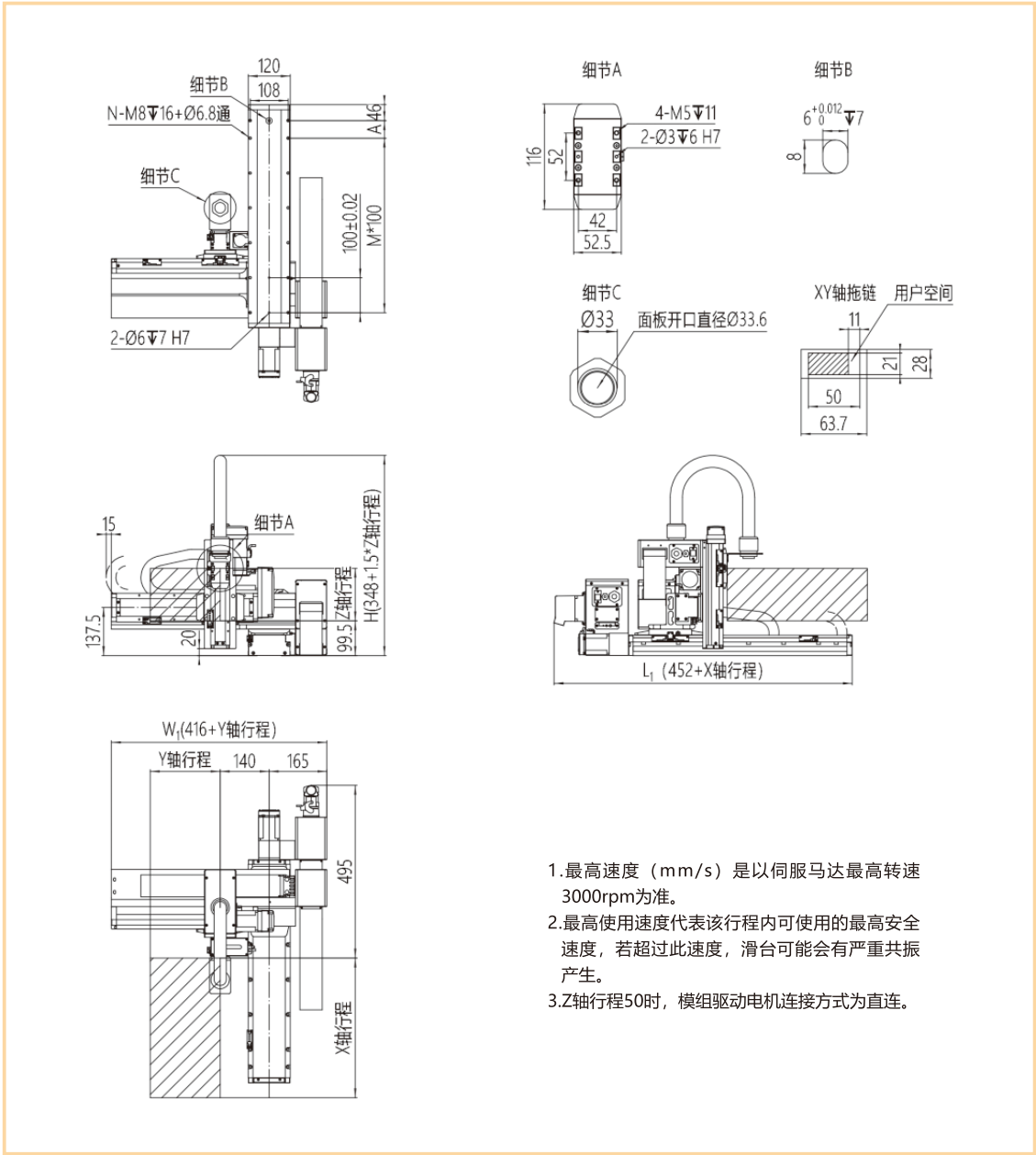
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时，模组驱动电机连接方式为直连。

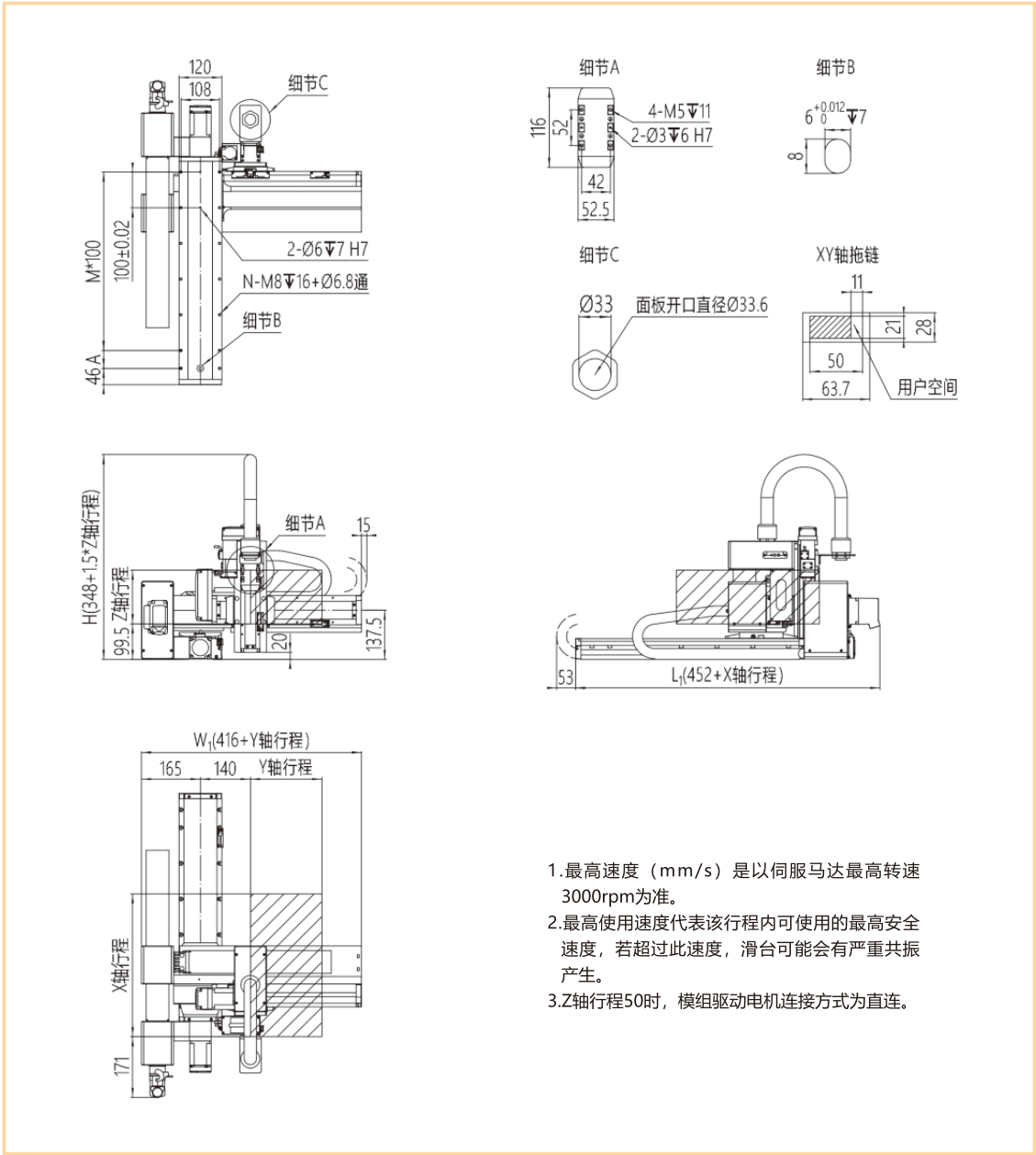
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

● G8-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时，模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

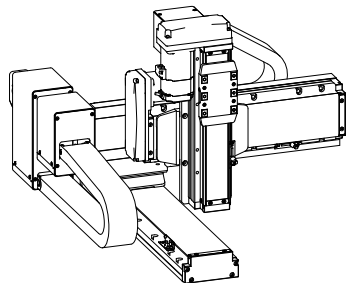
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

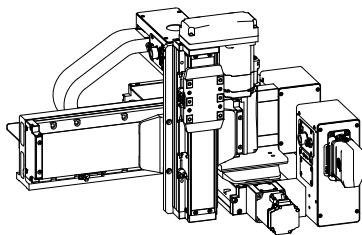
● G12-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

G12-□□-L12-□-□□□-1



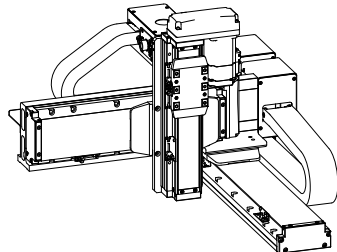
项目	G12模块				L12模块		
	Y轴		Z轴		X轴		
轴型式	GTH12		GTH8		GTH12		
丝杆导程/mm	10		5		20		
最高速度mm/s	500		250		1000		
行程/mm	100-400		50-200		100-1000		
AC伺服马达/W	400		100+刹车		400		
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	15						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	15	15	15	15	15	13.5	10.5
100	15	15	15	15	15	13.1	10.1
150	15	15	15	15	15	12.7	9.7
200	15	15	15	15	15	12.3	9.3

G12-□□-L12-□-□□□-2



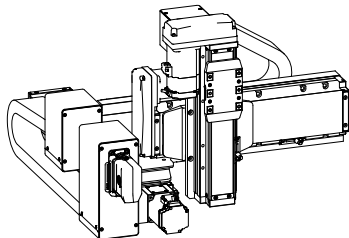
项目	G12模块				L12模块		
	Y轴		Z轴		X轴		
轴型式	GTH12		GTH8		GTH12		
丝杆导程/mm	10		5		20		
最高速度mm/s	500		250		1000		
行程/mm	100-400		50-200		100-1000		
AC伺服马达/W	400		100+刹车		400		
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	15						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	15	15	15	15	15	13.5	10.5
100	15	15	15	15	15	13.1	10.1
150	15	15	15	15	15	12.7	9.7
200	15	15	15	15	15	12.3	9.3

G12-□□-L12-□-□□□-3



项目	G12模块				L12模块		
	Y轴		Z轴		X轴		
轴型式	GTH12		GTH8		GTH12		
丝杆导程/mm	10		5		20		
最高速度mm/s	500		250		1000		
行程/mm	100-400		50-200		100-1000		
AC伺服马达/W	400		100+刹车		400		
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	15						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	15	15	15	15	15	13.5	10.5
100	15	15	15	15	15	13.1	10.1
150	15	15	15	15	15	12.7	9.7
200	15	15	15	15	15	12.3	9.3

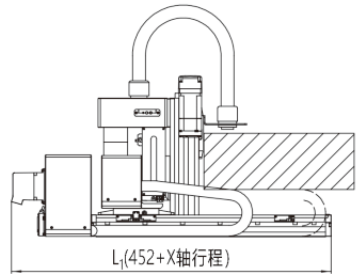
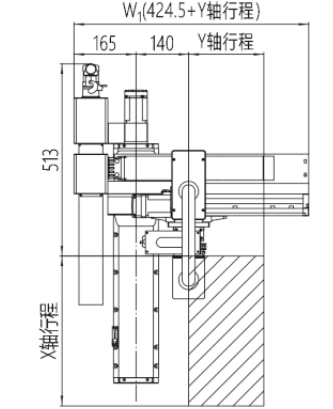
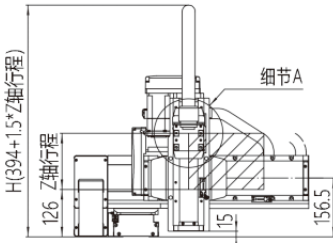
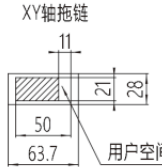
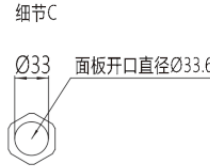
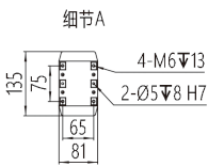
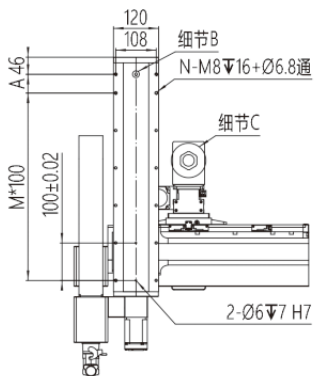
G12-□□-L12-□-□□□-4



项目	G12模块				L12模块		
	Y轴		Z轴		X轴		
轴型式	GTH12		GTH8		GTH12		
丝杆导程/mm	10		5		20		
最高速度mm/s	500		250		1000		
行程/mm	100-400		50-200		100-1000		
AC伺服马达/W	400		100+刹车		400		
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	15						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	15	15	15	15	15	13.5	10.5
100	15	15	15	15	15	13.1	10.1
150	15	15	15	15	15	12.7	9.7
200	15	15	15	15	15	12.3	9.3

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● G12-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。

2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

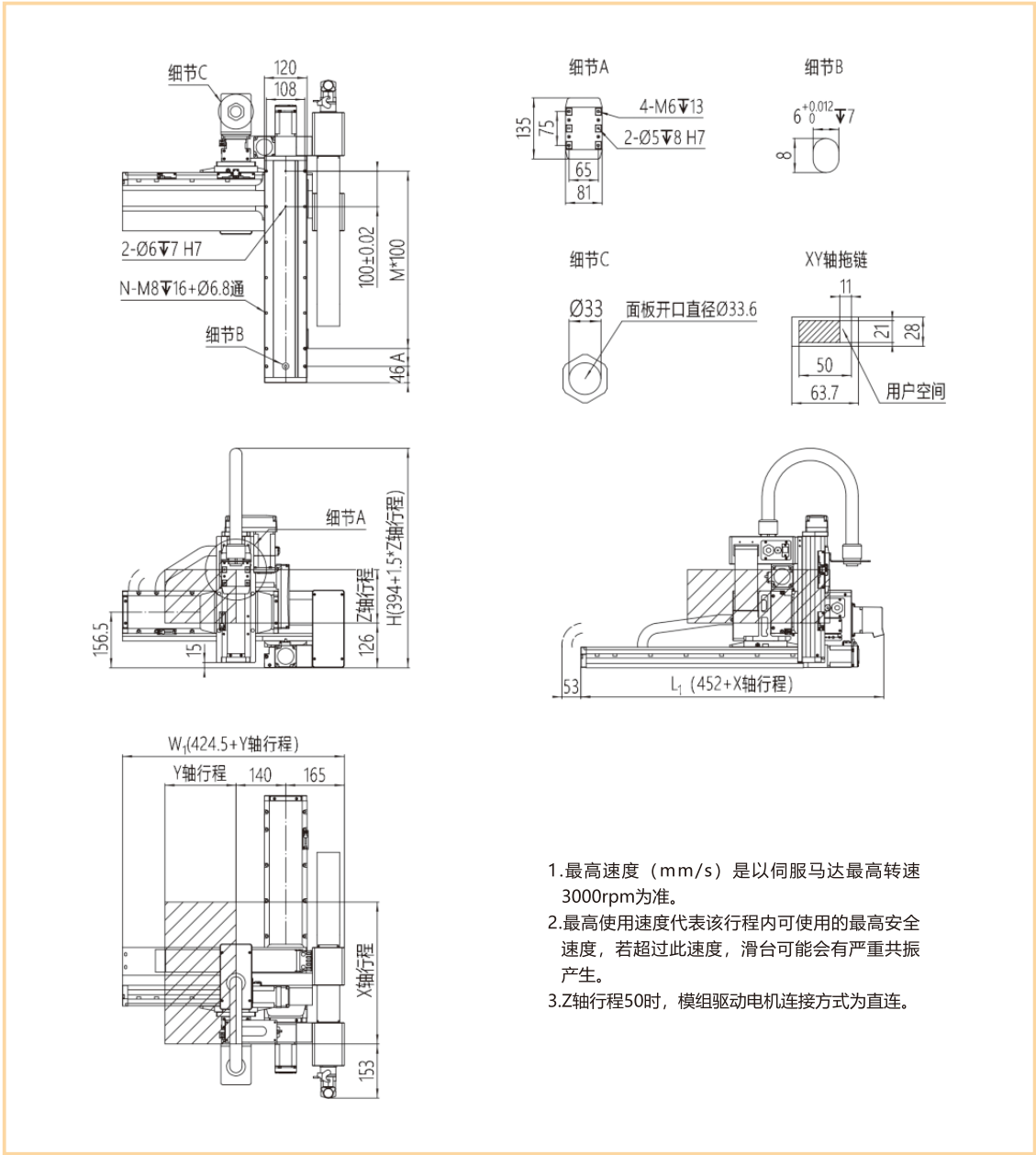
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
最高使用速度mm/s	1000																900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



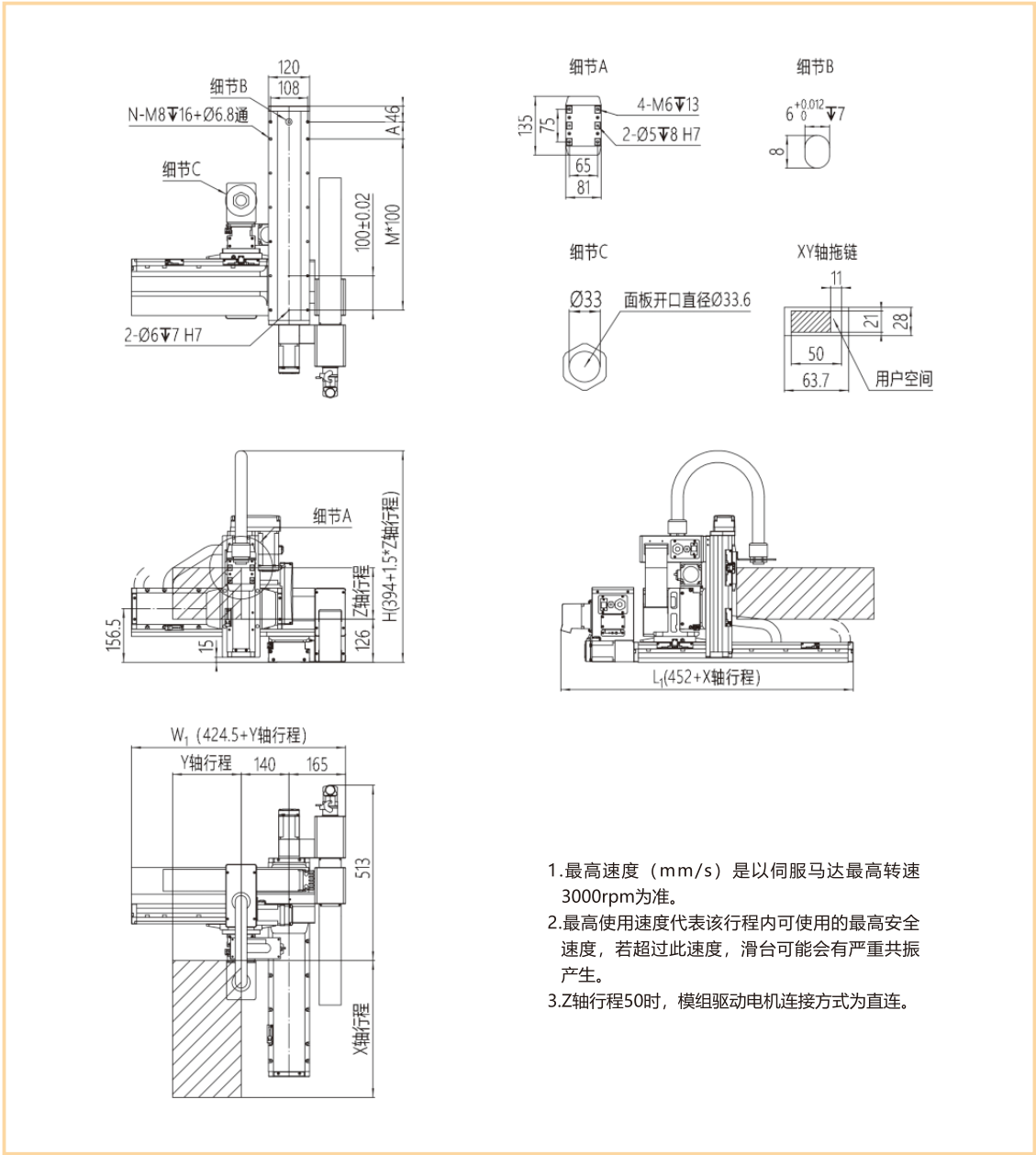
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			

● G12-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

[illegible]

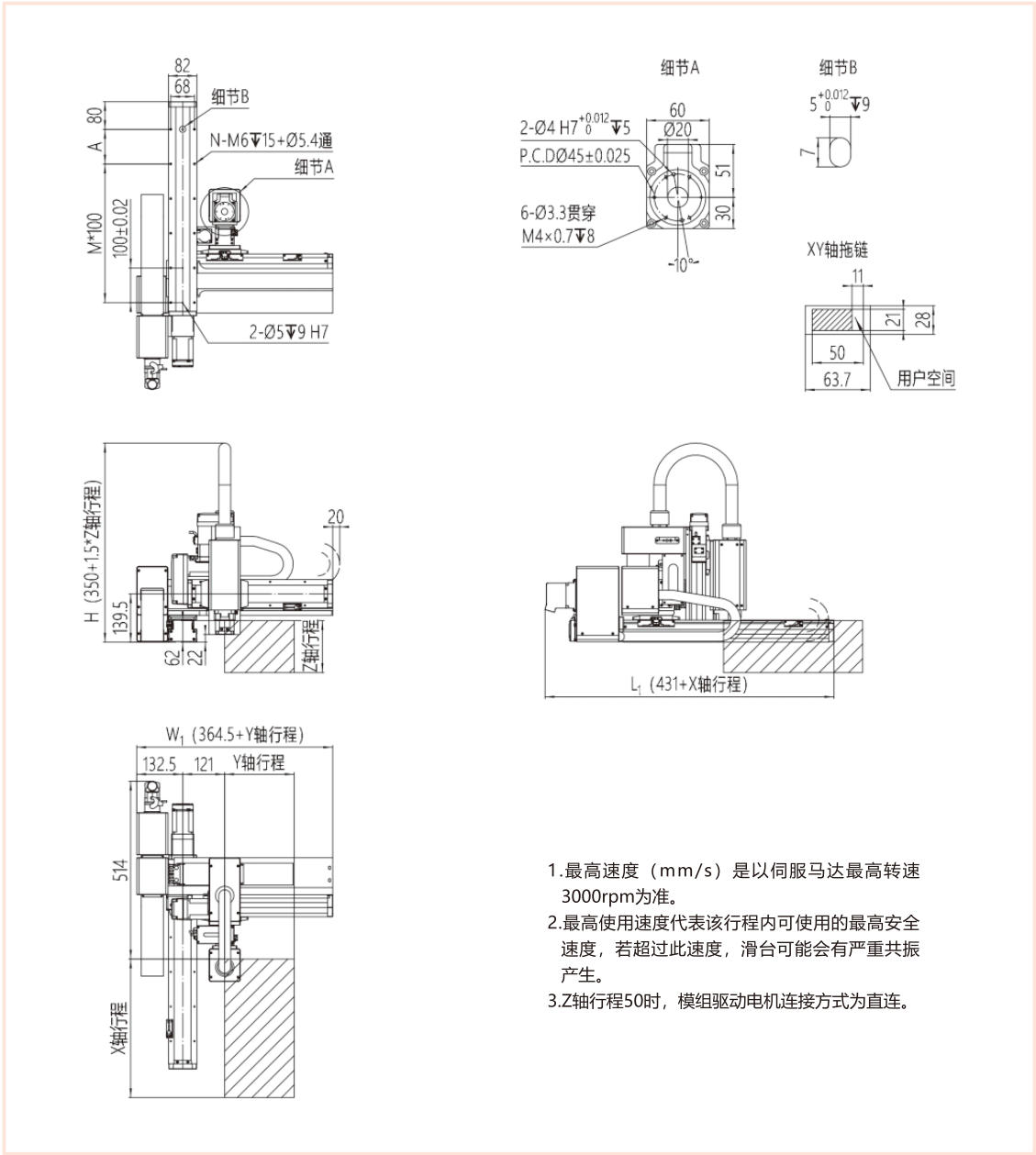
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
最高使用速度mm/s																900	800	700	667	
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400													
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5													
最高使用速度mm/s								500												
Z轴行程	50	100	150	200																
H	469	544	619	694																
最高使用速度mm/s					250															

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴**
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人**
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人**
- 六轴机器人**
- 智能搬运机器人**

G8-□□-L8-□-V-□□□-1 尺寸图

G8-□□-L8-□-V-□□□-4

项目	G8模块		L8模块	V模块				
	Y轴	Z轴	X轴	R轴				
轴型式	GTH8	GTH5	GTH8	GT60-B				
丝杆导程/mm	10	5	10	减速比i=18				
最高速度mm/s	500	250	500	300rpm				
行程/mm	100-400	50-200	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100				
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	4.5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50		4.5	4.5	3.4	1.5	0.9	0.7	0.5
100		4.5	4.5	3.2	1.3	0.7	0.5	0.5
150		4.5	4.5	2.9	1.0	0.5	0.3	0.2
200		4.5	4.5	2.6	0.7	0.3	0.1	0.1



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

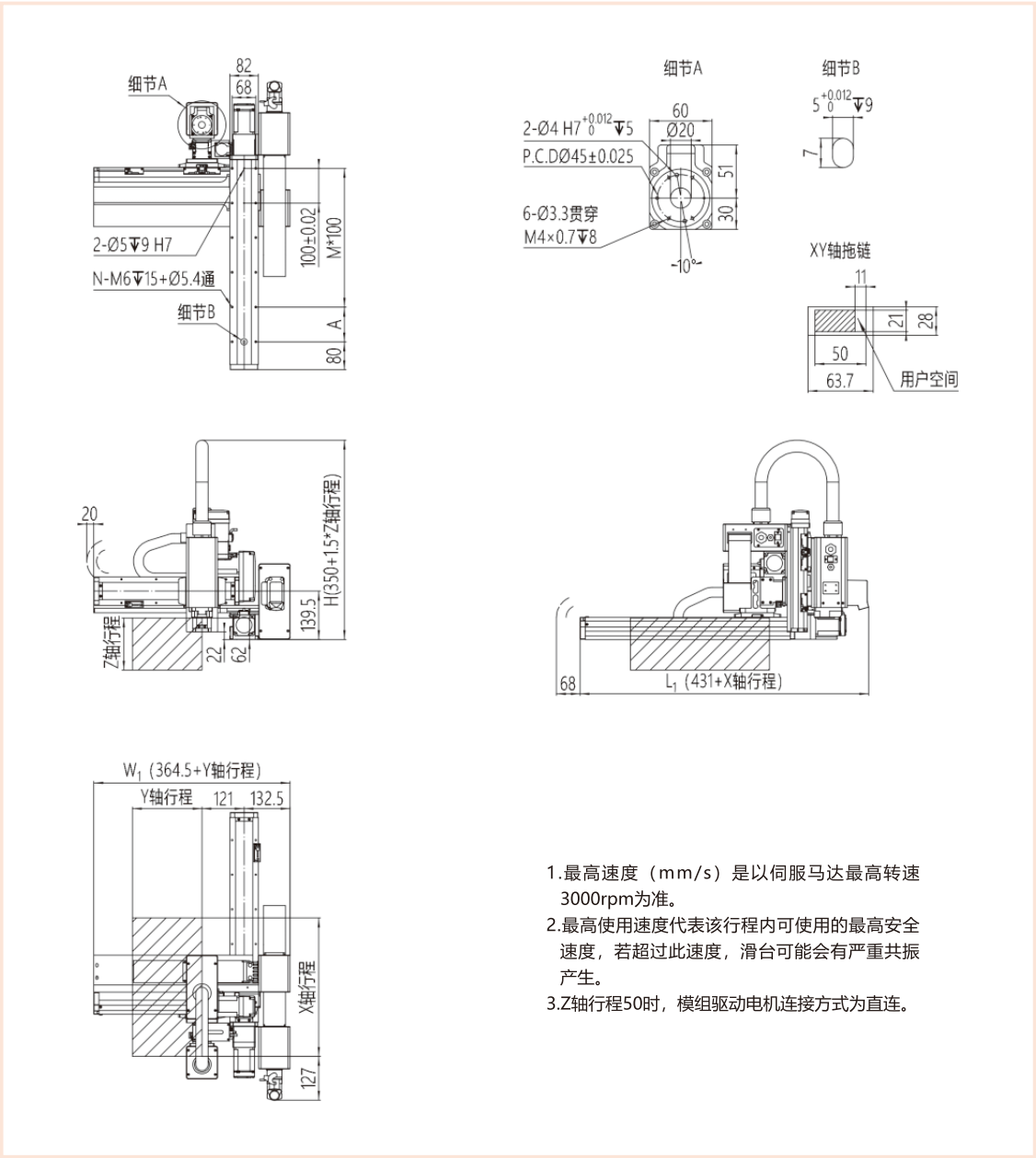
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-L8-□-V-□□□-2 尺寸图



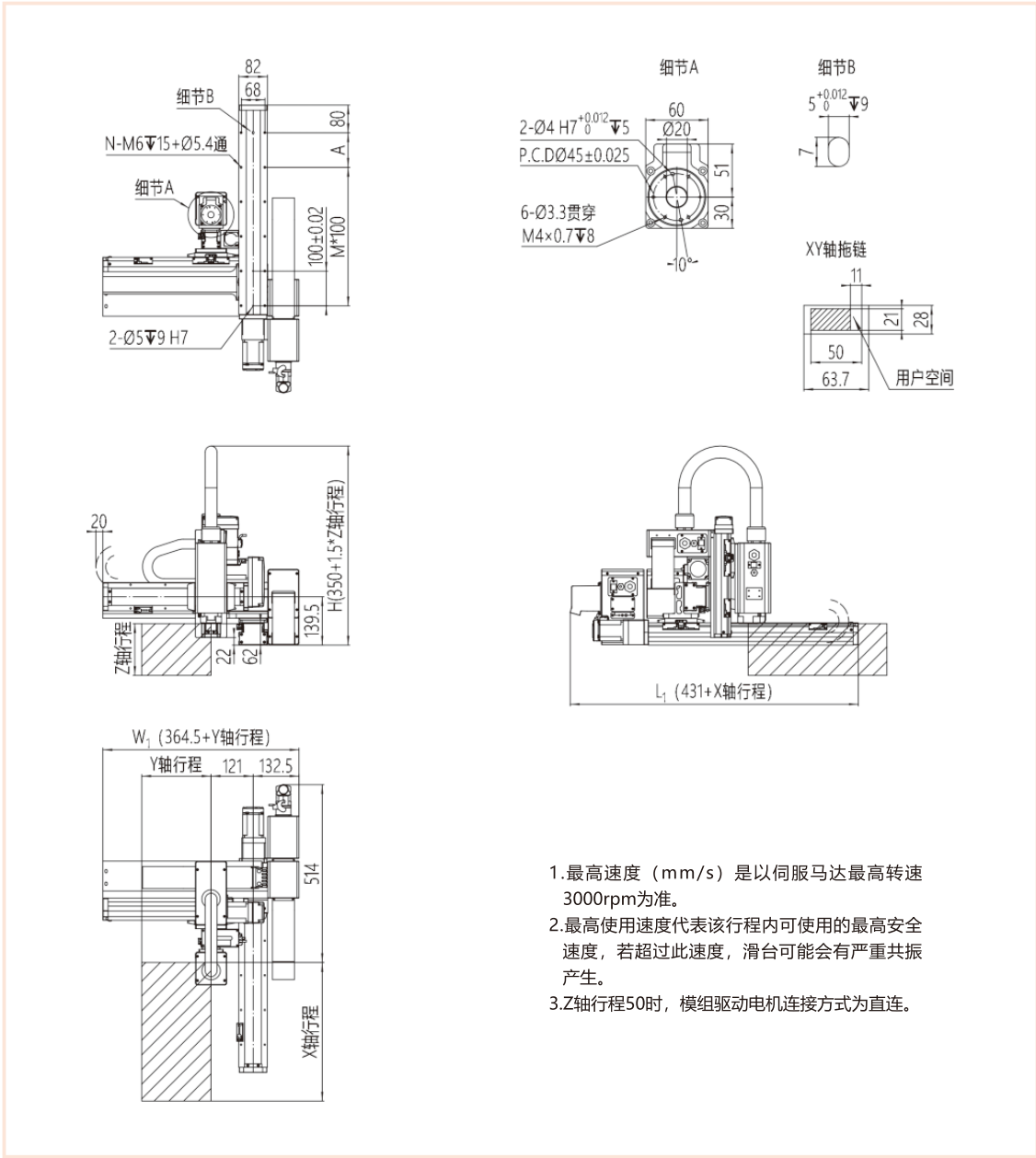
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

G8-□□-L8-□-V-□□□-3 尺寸图



单位: mm

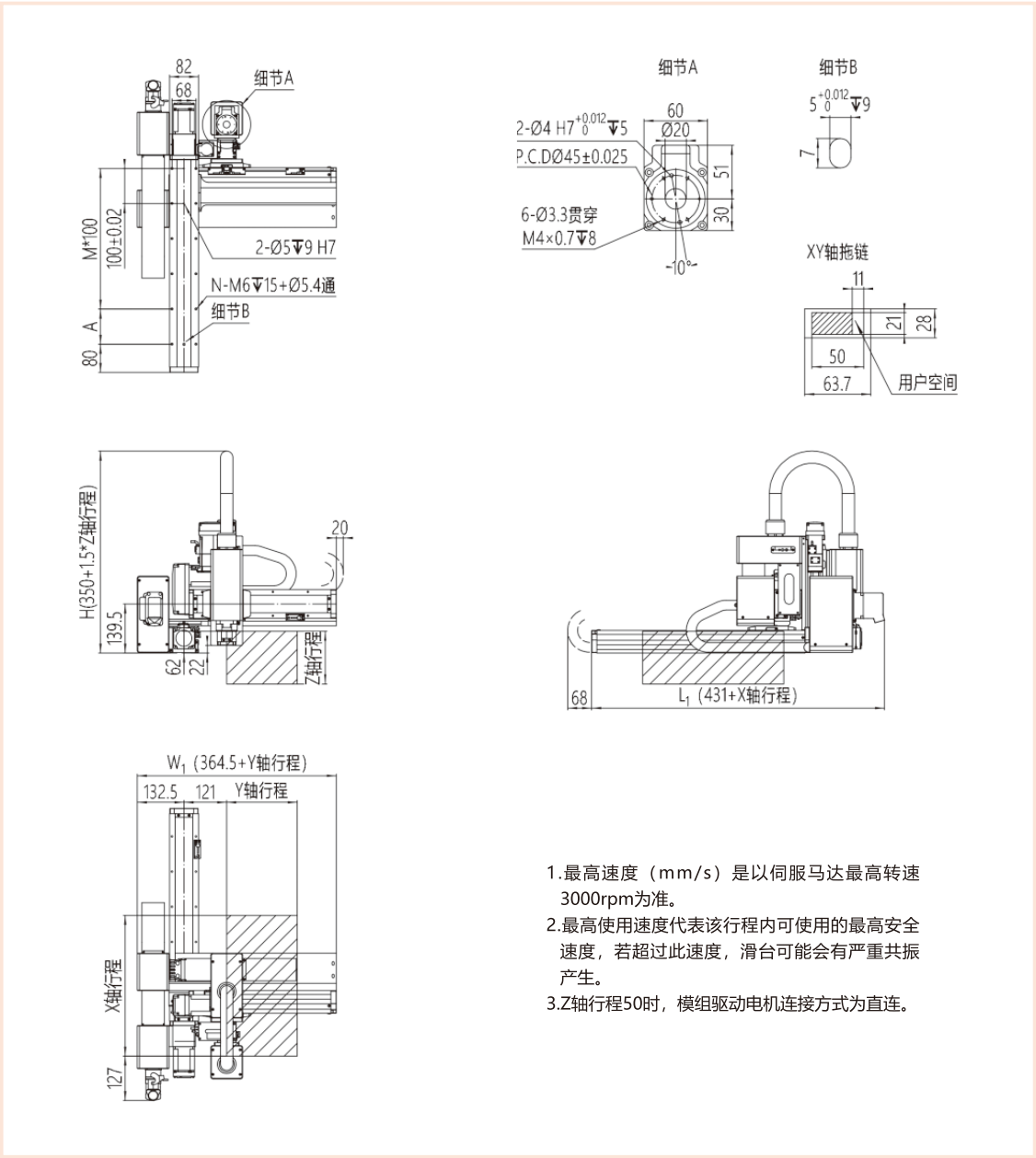
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-L8-□-V-□□□-4 尺寸图



单位: mm

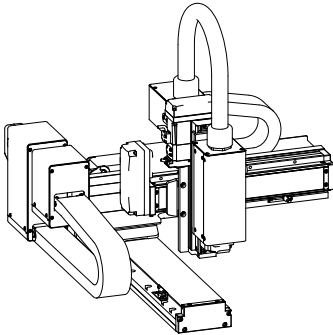
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

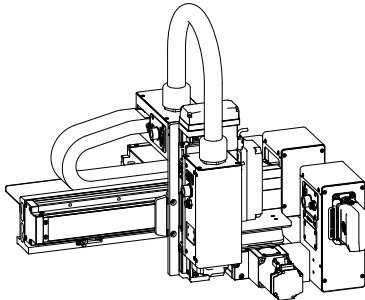
G8-□□-L12-□-V-□□□-□ 性能参数

G8-□□-L12-□-V-□□□-1



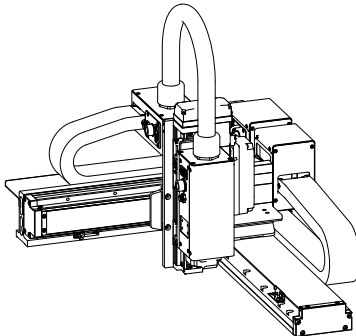
项目	G8模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	200rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	4.5						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.5
100	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.3
150	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3	2.0
200	4.5	4.5	4.5	3	3	2.5	1.7

G8-□□-L12-□-V-□□□-2



项目	G8模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	200rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	4.5						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.5
100	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.3
150	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3	2.0
200	4.5	4.5	4.5	3	3	2.5	1.7

G8-□□-L12-□-V-□□□-3

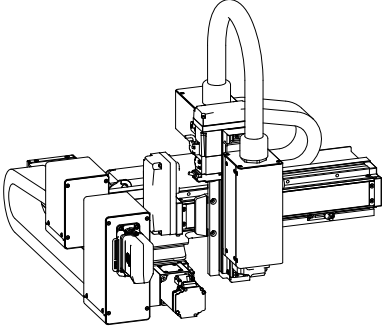


项目	G8模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	200rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	4.5						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.5
100	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.3
150	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3	2.0
200	4.5	4.5	4.5	3	3	2.5	1.7

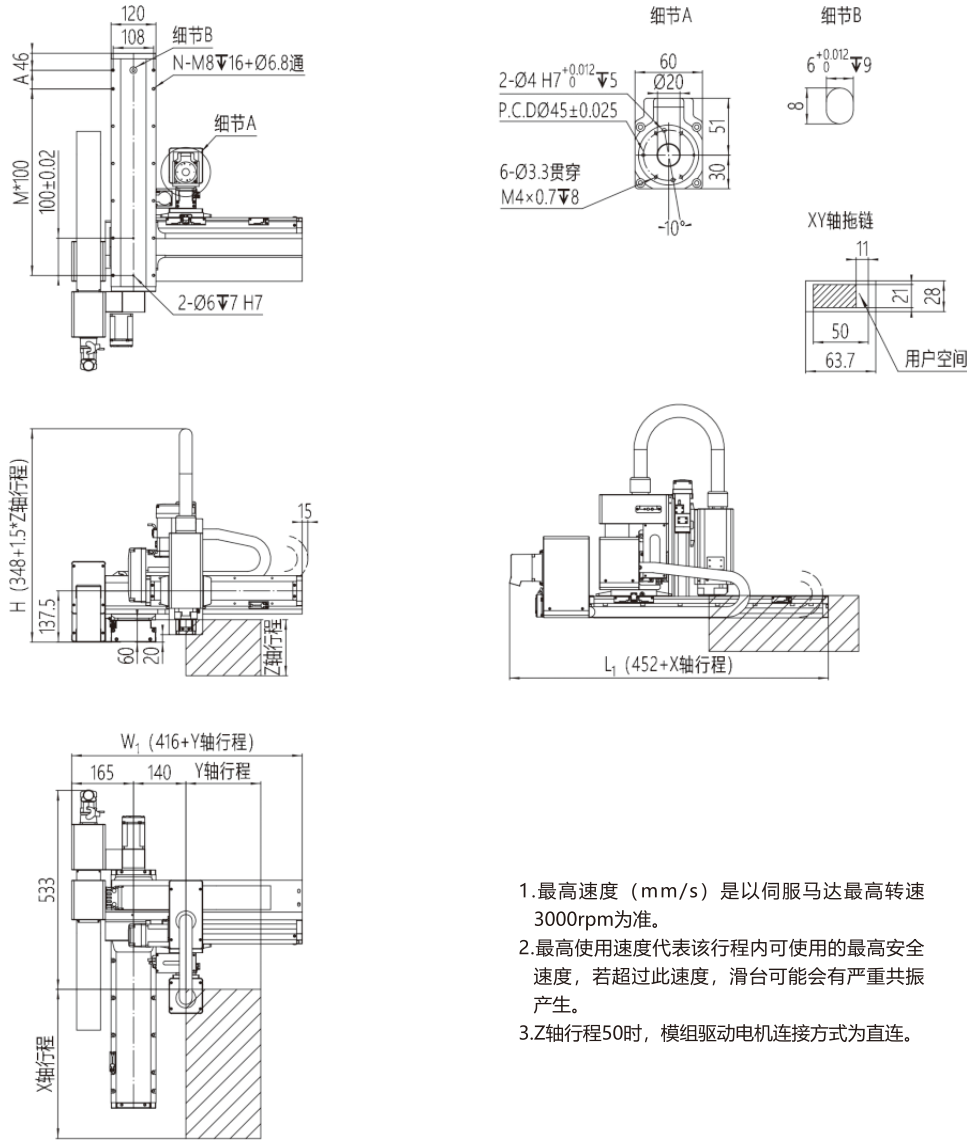
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-L12-□-V-□□□-1 尺寸图

G8-□□-L12-□-V-□□□-4



项目	G8模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比i=18			
最高速度mm/s	500	250	1000	200rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	4.5						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
	100	150	200	250	300	350	400
Y轴行程							
Z轴行程							
50	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.5
100	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3.5	2.3
150	4.5	4.5	4.5	3.5	3.5	3	2.0
200	4.5	4.5	4.5	3	3	2.5	1.7



1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。



COCTRL
杭州芯控智能科技有限公司

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

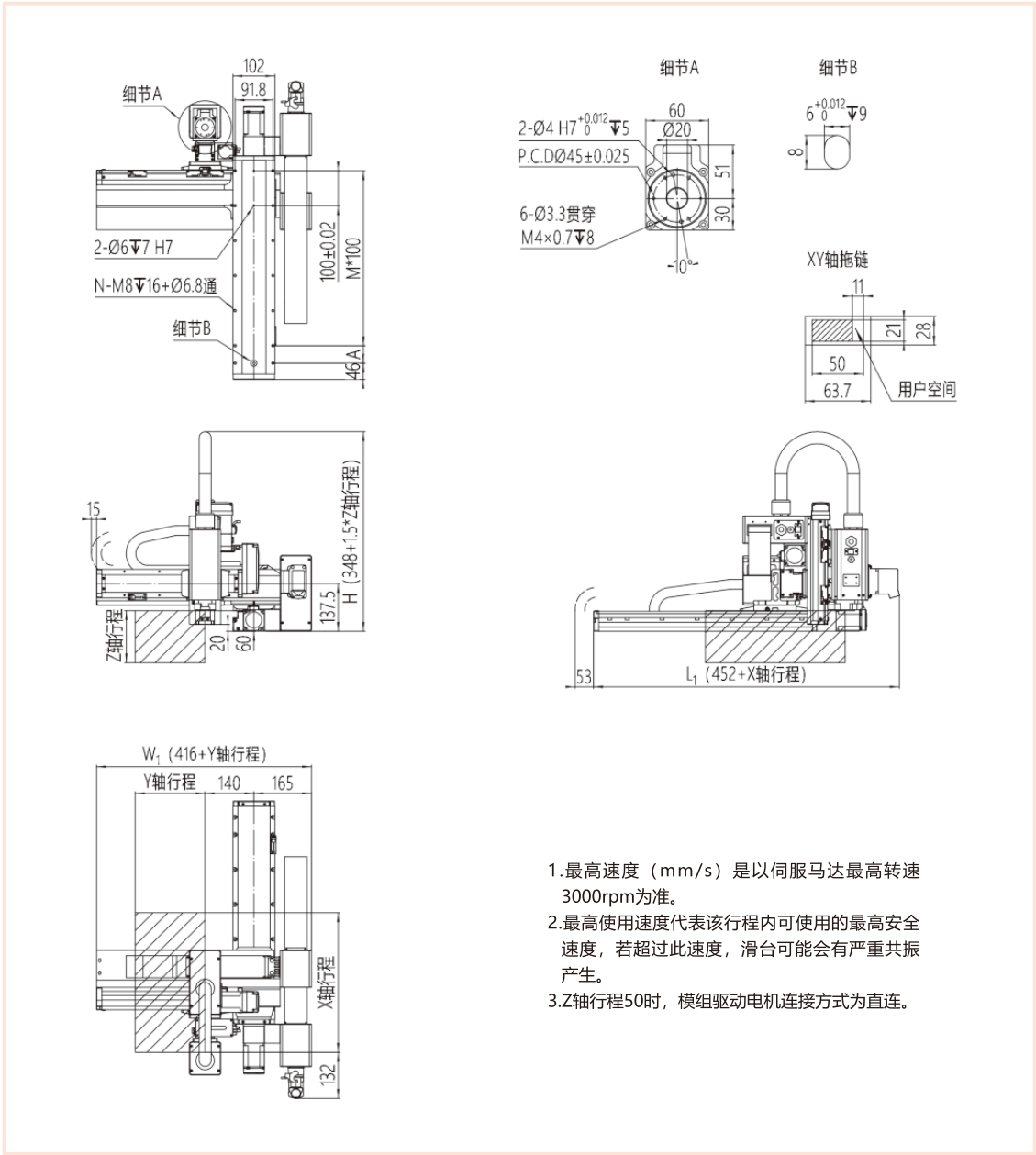
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-L12-□-V-□□□-2 尺寸图



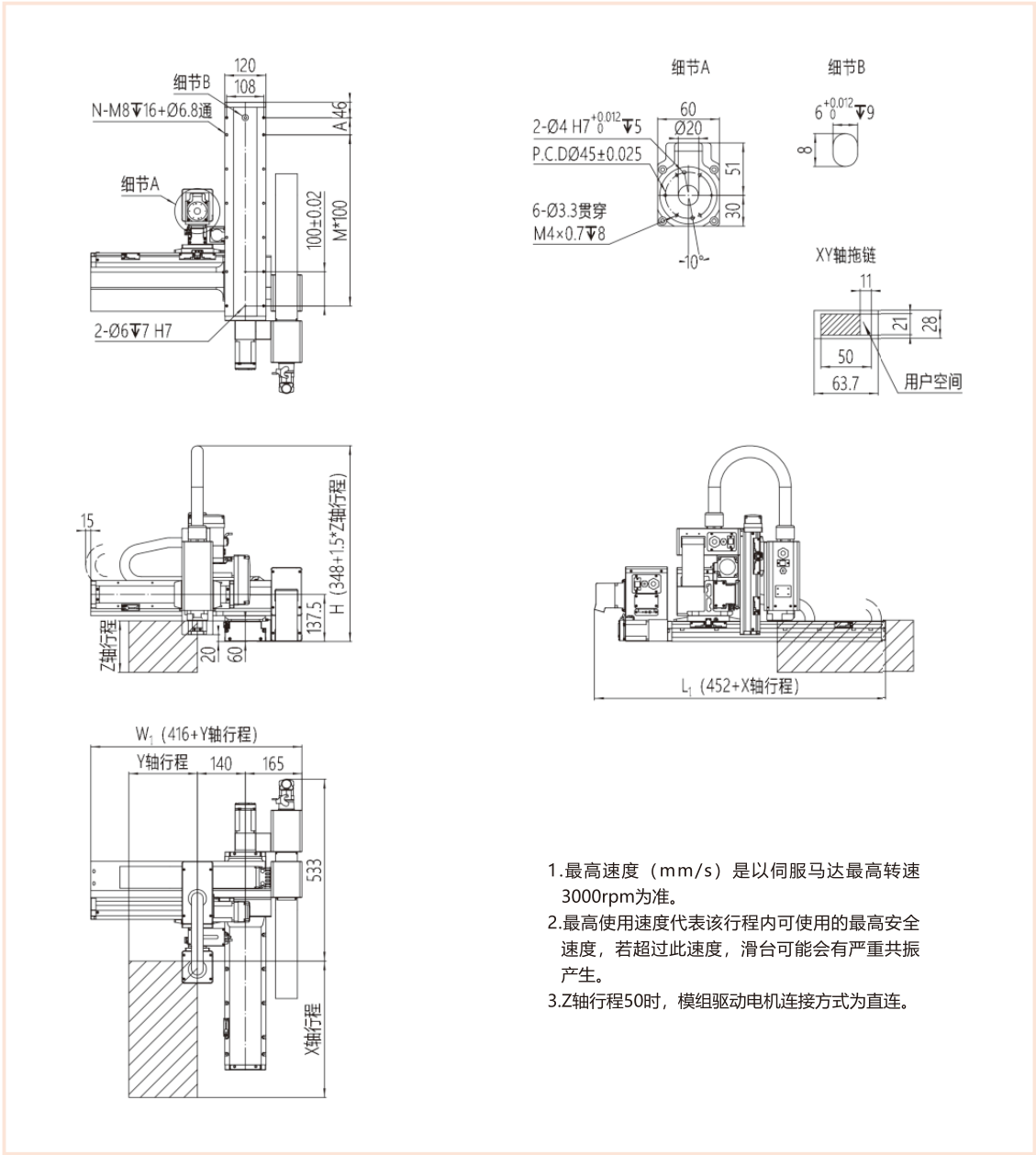
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

● G8-□□-L12-□-V-□□□-3 尺寸图



单位: mm

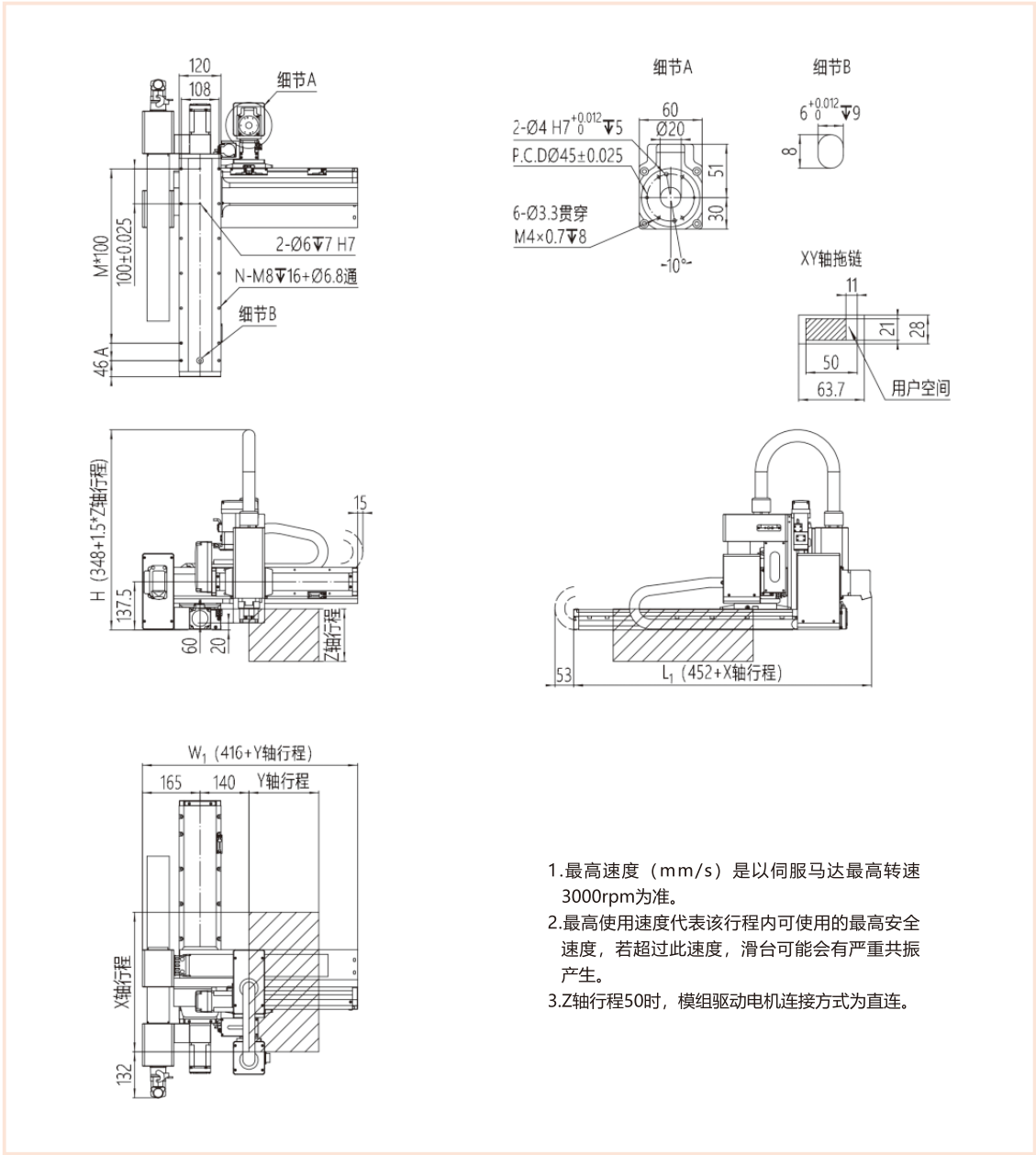
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-L12-□-V-□□□-4 尺寸图



单位: mm

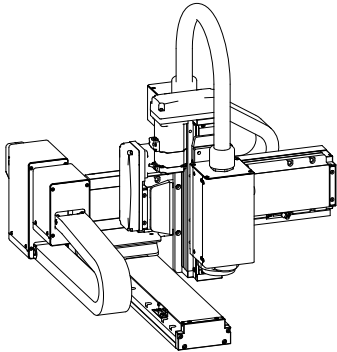
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

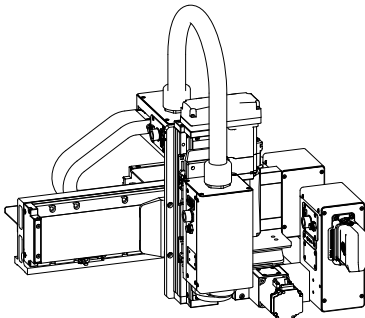
G12-□□-L12-□-V-□□□-□ 性能参数

G12-□□-L12-□-V-□□□-1



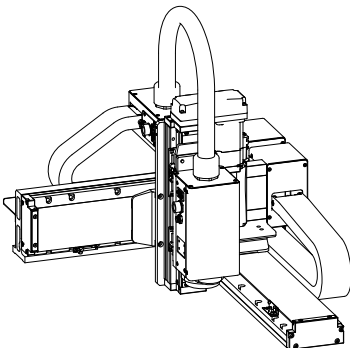
项目	G12模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	300rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	10						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	8	8	6	3
100	10	10	10	8	8	5.8	2.8
150	10	10	10	8	7.5	5.5	2.5
200	10	10	10	7	7.2	5.2	2.2

G12-□□-L12-□-V-□□□-2



项目	G12模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	300rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	10						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	8	8	6	3
100	10	10	10	8	8	5.8	2.8
150	10	10	10	8	7.5	5.5	2.5
200	10	10	10	7	7.2	5.2	2.2

G12-□□-L12-□-V-□□□-3



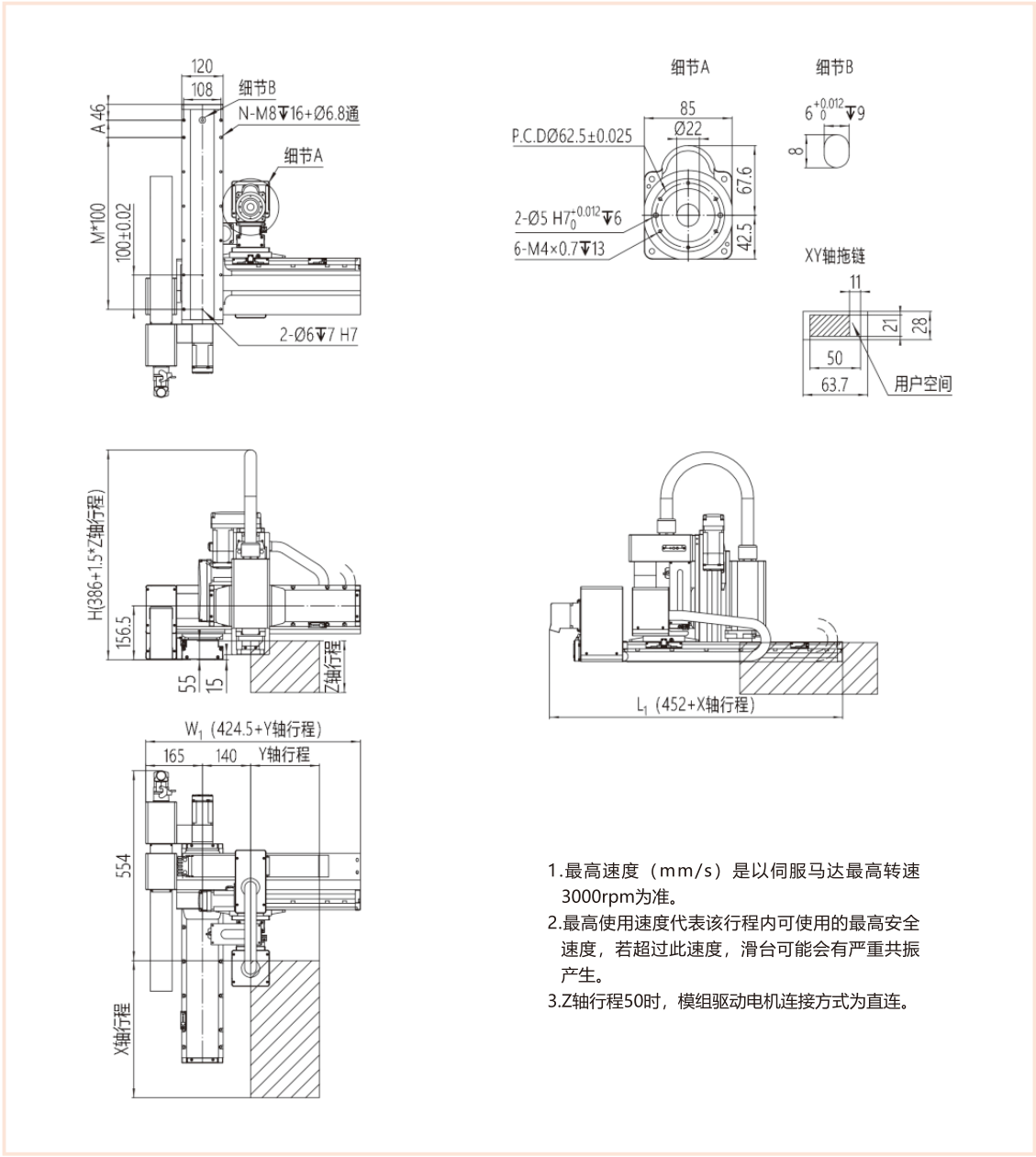
项目	G12模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比 <i>i</i> =18			
最高速度mm/s	500	250	1000	300rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	10						
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	8	8	6	3
100	10	10	10	8	8	5.8	2.8
150	10	10	10	8	7.5	5.5	2.5
200	10	10	10	7	7.2	5.2	2.2

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G12-□□-L12-□-V-□□□-1 尺寸图

G12-□□-L12-□-V-□□□-4

项目	G12模块		L12模块	V模块			
	Y轴	Z轴	X轴	R轴			
轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B			
丝杆导程/mm	10	5	20	减速比i=18			
最高速度mm/s	500	250	1000	300rpm			
行程/mm	100-400	50-200	100-1000				
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100			
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	10						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
50	10	10	10	8	8	6	3
100	10	10	10	8	8	5.8	2.8
150	10	10	10	8	7.5	5.5	2.5
200	10	10	10	7	7.2	5.2	2.2



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

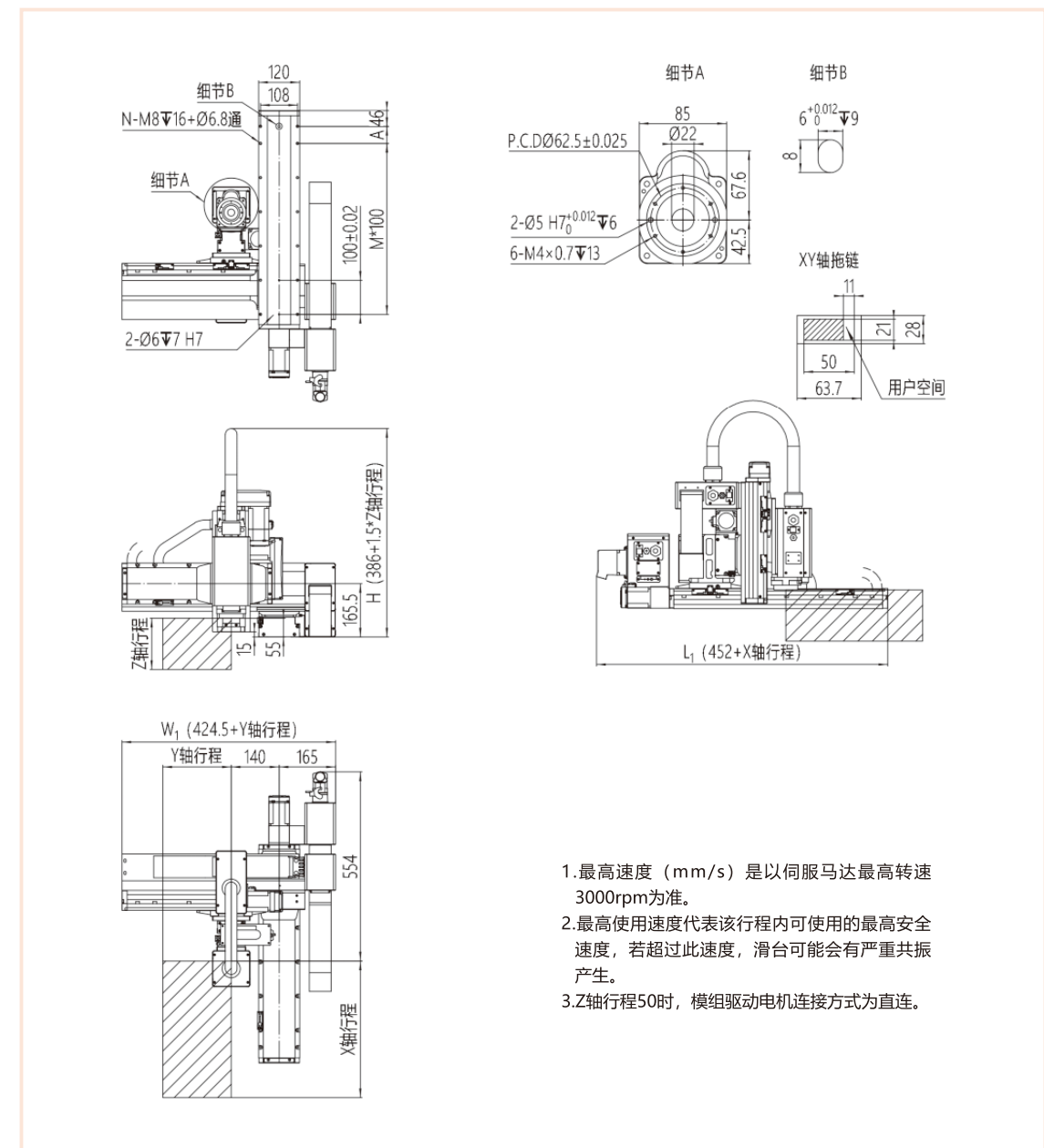
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	461	536	611	686
最高使用速度mm/s	250			

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□□-L12-□-V-□□□-3 尺寸图



单位: mm

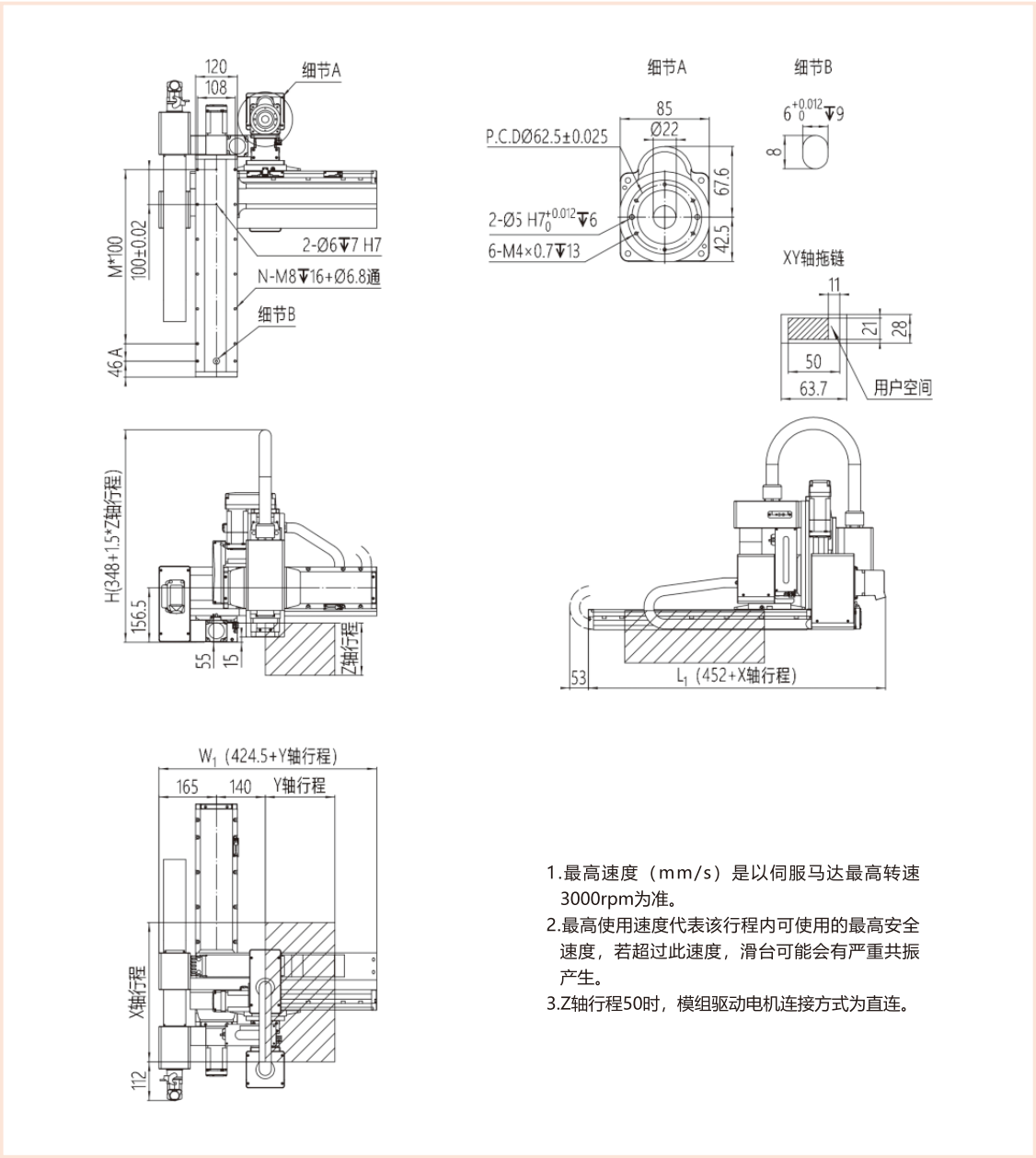
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	50	100	150	200
H	461	536	611	686
最高使用速度mm/s	250			

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型2轴
- 悬臂型3轴
- 悬臂型4轴
- 龙门型2轴
- 龙门型3轴
- 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- P系列关节机器人**
- 直线型
- 旋转型
- Scara 机器人**
- 六轴机器人
- 智能搬运机器人**

G12-□□-L12-□-V-□□□-4 尺寸图



单位: mm

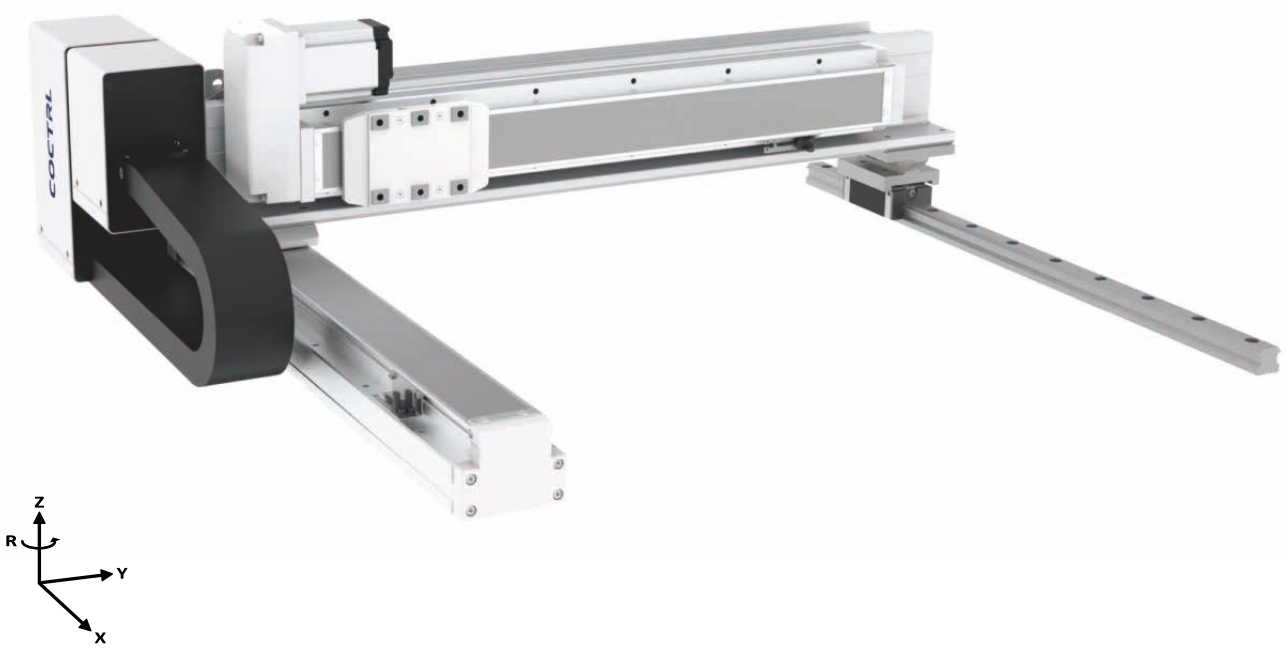
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

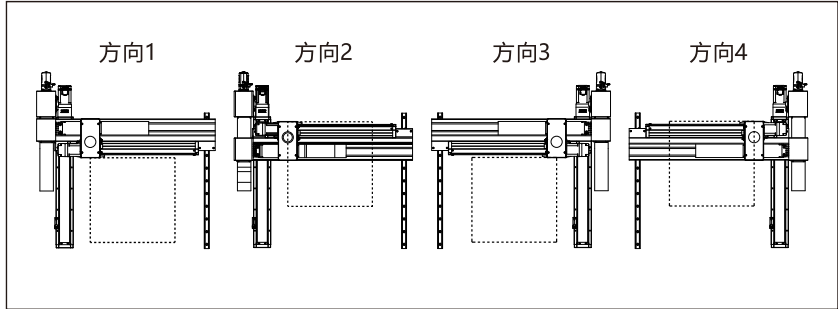
Z轴行程	50	100	150	200
H	461	536	611	686
最高使用速度mm/s	250			



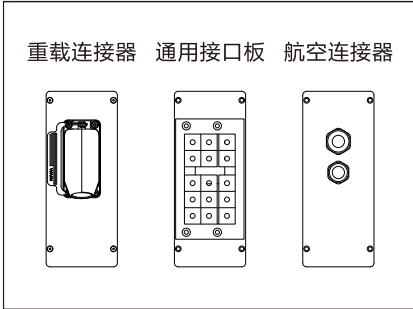
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



俯视



接口类型



产品参数

G

8

-

40

-

F

8

-

40

-

T

P

A

-

1

模块规格
5
8
12

Y轴行程
40 行程400mm
... ..
80 行程800mm
间隔50mm

模块规格
8
12

X轴行程
10 行程100mm
... ..
95 行程950mm
00 行程1000mm
间隔50mm

滑台品牌
T TOYO
S
L
A
P

伺服品牌
P 松下
H 汇川
S 西门子
T 台达
M 三菱

接口类型
A 重载连接器
B 通用接口板
C 航空连接器

组合方向
1 方向1
2 方向2
3 方向3
4 方向4

● G5-□-F8-□-□□□-□ 性能参数

G5-□-F8-□-□□□-1	项目	G5模块	F8模块
		Y轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH8
	丝杆导程/mm	10	20
	最高速度mm/s	500	1000
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	100	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

G5-□-F8-□-□□□-2	项目	G5模块	F8模块
		Y轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH8
	丝杆导程/mm	10	20
	最高速度mm/s	500	1000
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	100	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

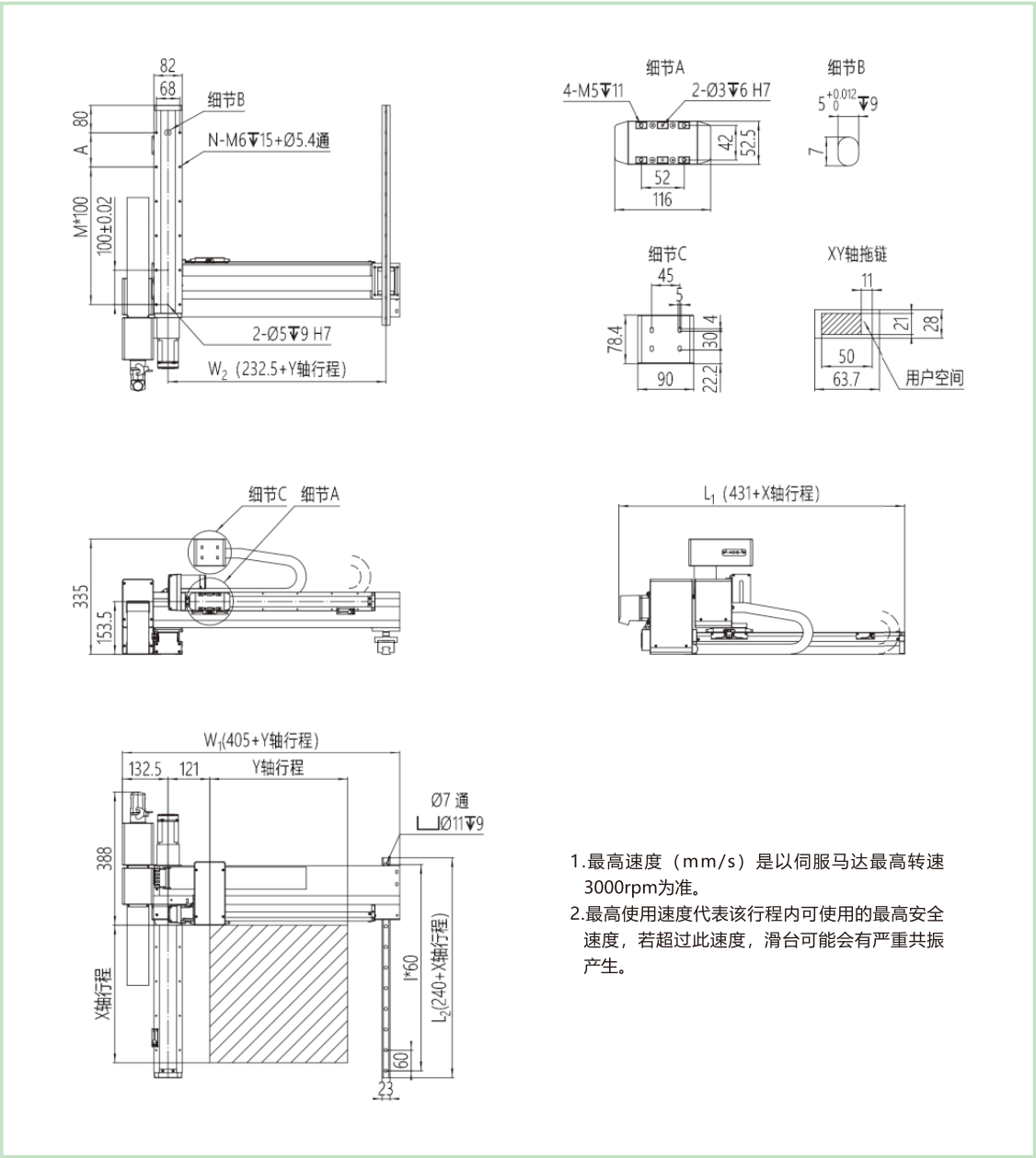
G5-□-F8-□-□□□-3	项目	G5模块	F8模块
		Y轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH8
	丝杆导程/mm	10	20
	最高速度mm/s	500	1000
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	100	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

G5-□-F8-□-□□□-4	项目	G5模块	F8模块
		Y轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH8
	丝杆导程/mm	10	20
	最高速度mm/s	500	1000
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	100	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8.5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□-F8-□-□□□-1 尺寸图

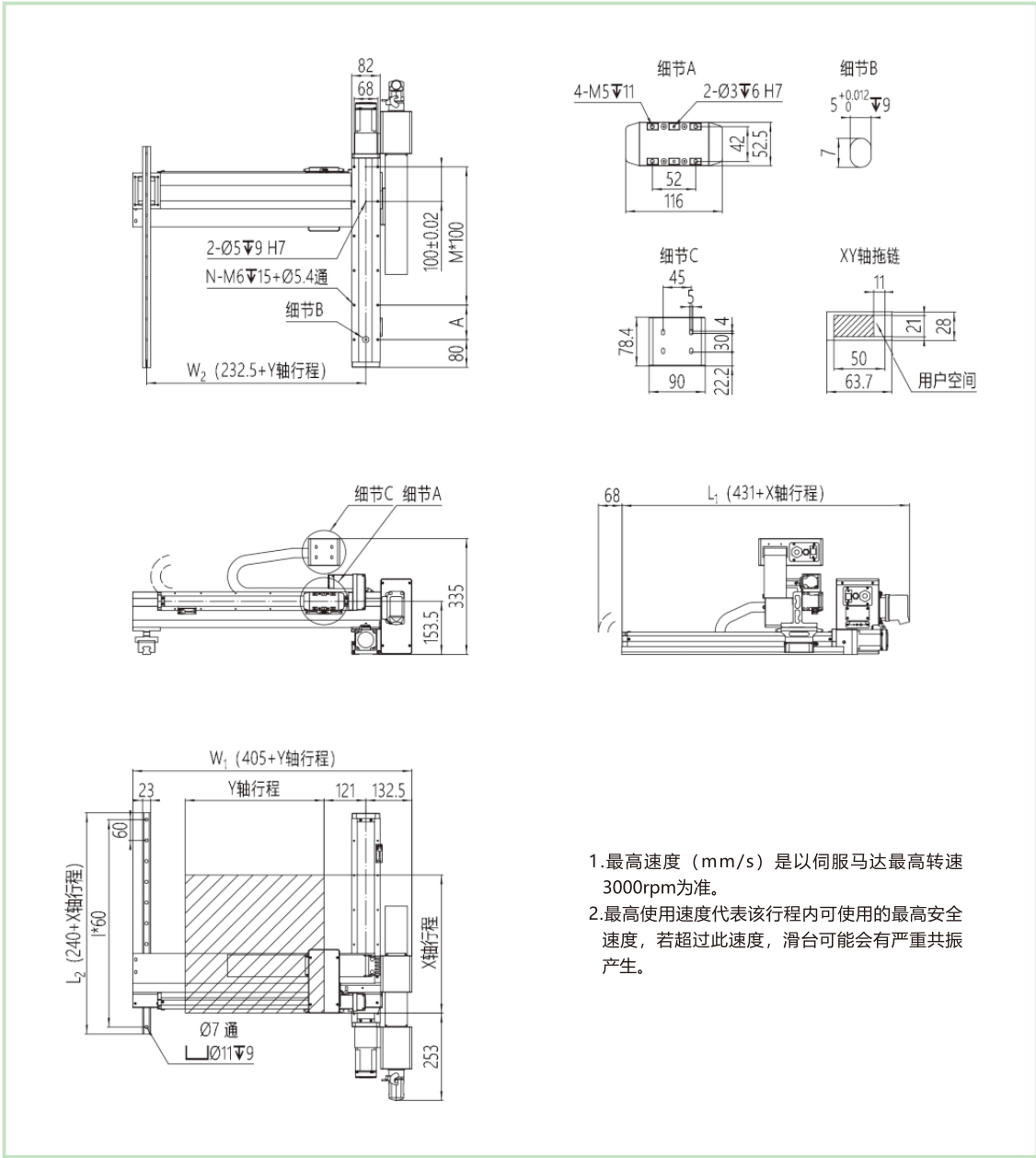


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500				450	400	350	300	

G5-□-F8-□-□□□-2 尺寸图



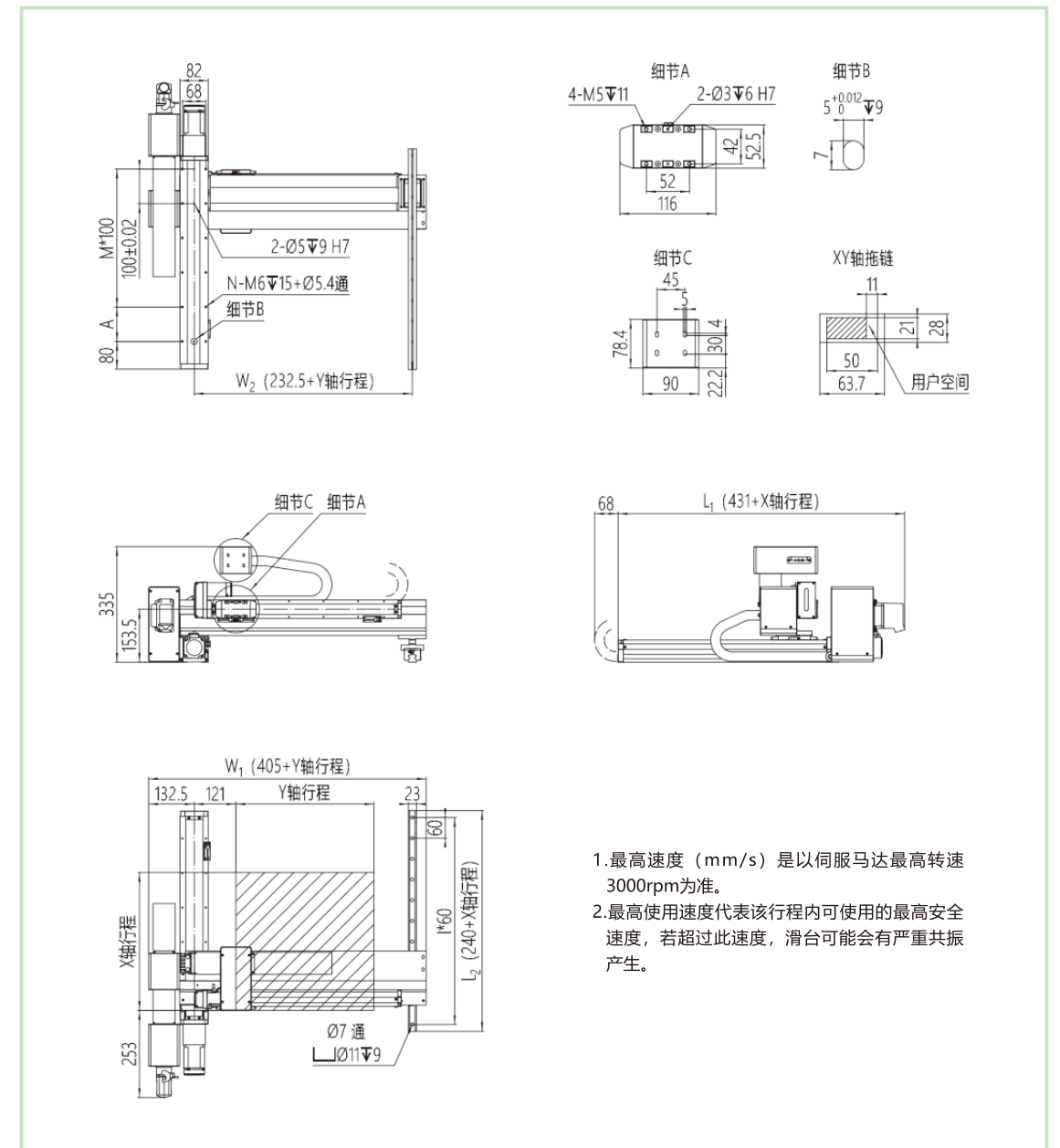
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500				450	400	350	300	

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G5-□-F8-□-□□□-4 尺寸图



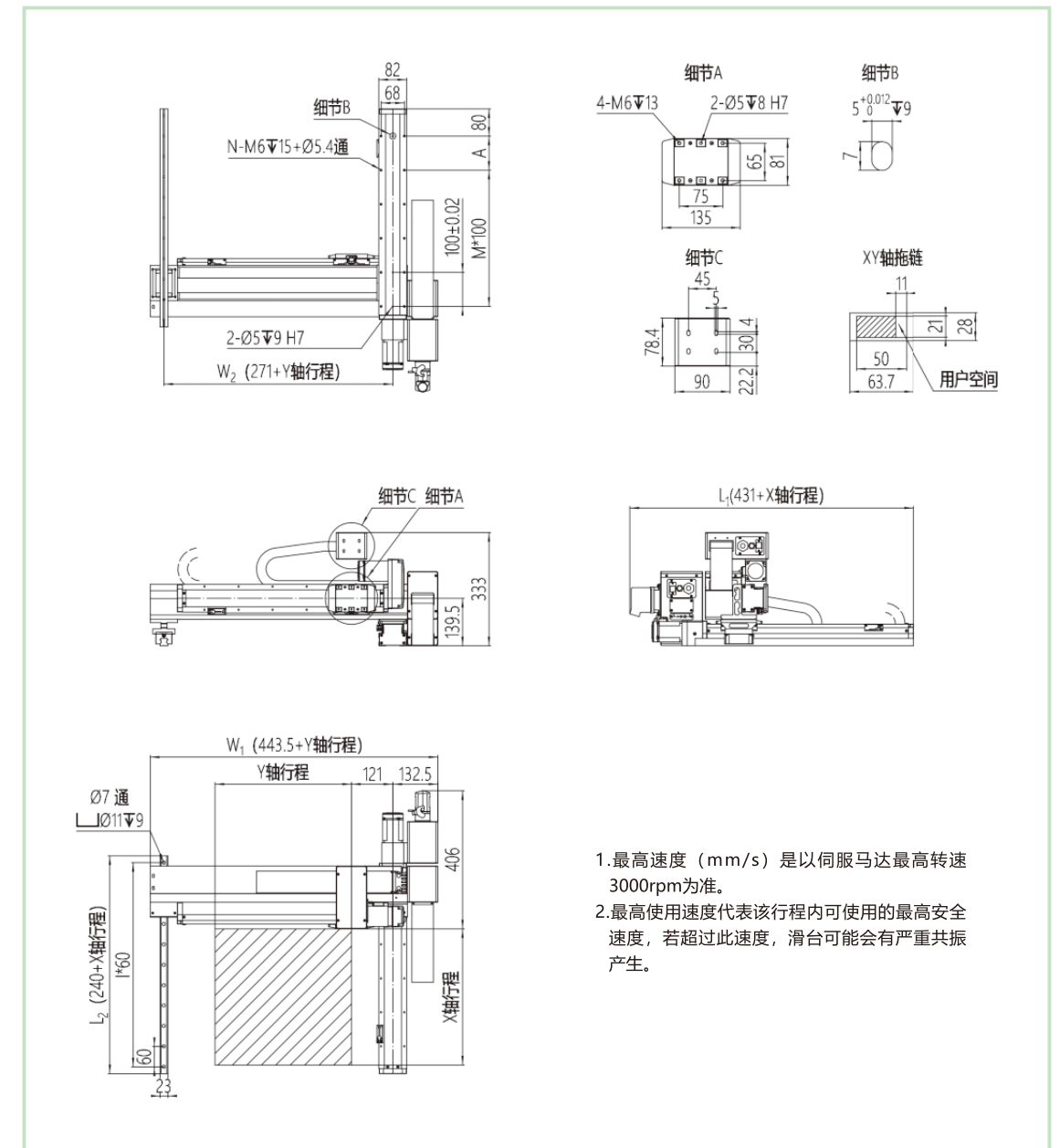
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500				450	400	350	300	

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型2轴
- 悬臂型3轴
- 悬臂型4轴
- 龙门型2轴**
- 龙门型3轴
- 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人**
- 十字型2轴
- 悬臂型3轴
- 龙门型3轴
- P系列关节机器人**
- 直线型
- 旋转型
- Scara机器人**
- 六轴机器人**
- 智能搬运机器人**

● G8-□-F8-□-□□□-3 尺寸图

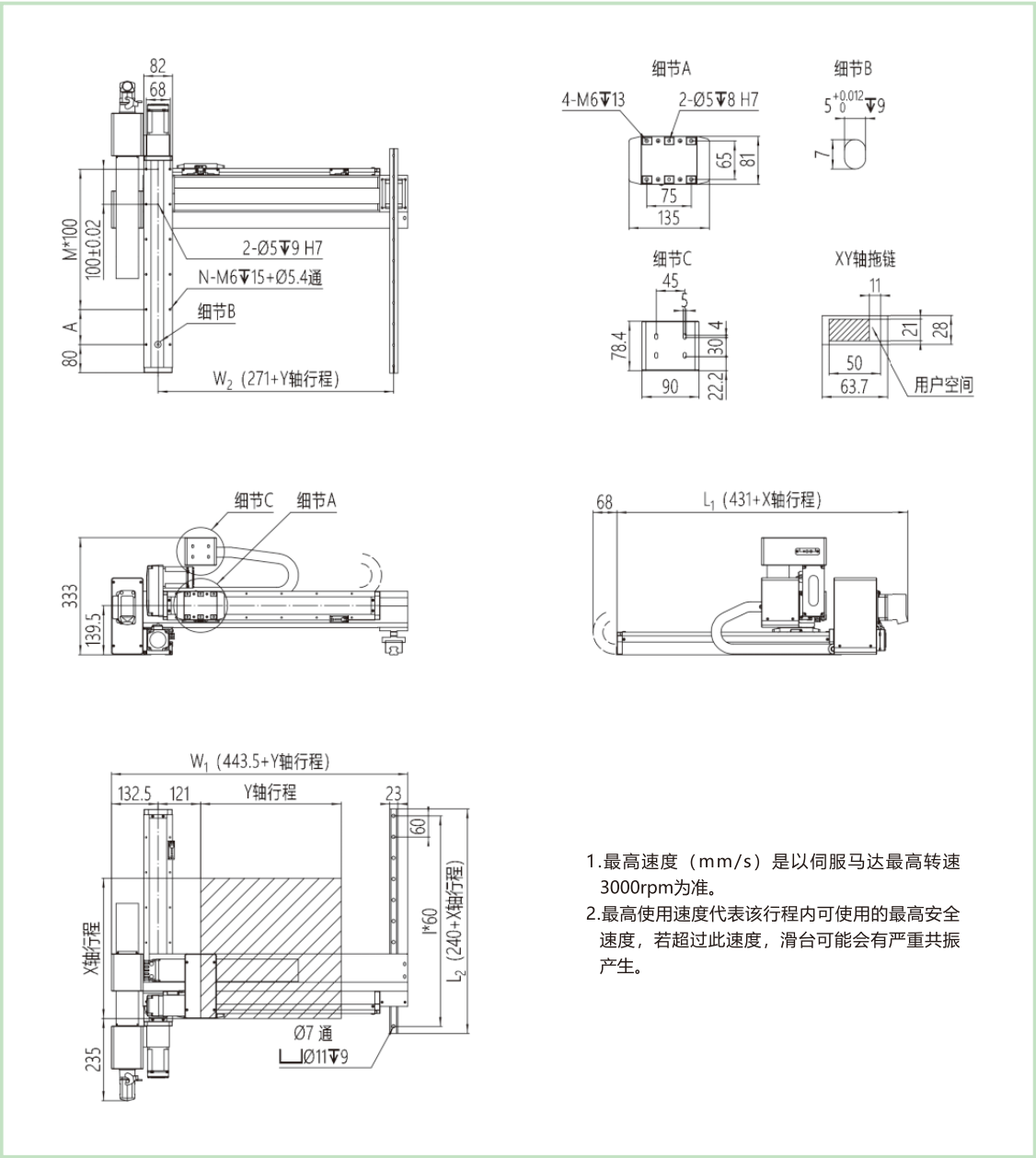


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071
最高使用速度mm/s	500				450				

G8-□-F8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071
最高使用速度mm/s	500								450

G8-□-F12-□-□□□-□ 性能参数

G8-□-F12-□-□□□-1	项目	G8模块	F12模块
	Y轴	X轴	
	轴型式	GTH8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	32
	最高速度mm/s	1000	1600
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	16	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

G8-□-F12-□-□□□-2	项目	G8模块	F12模块
	Y轴	X轴	
	轴型式	GTH8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	32
	最高速度mm/s	1000	1600
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	16	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

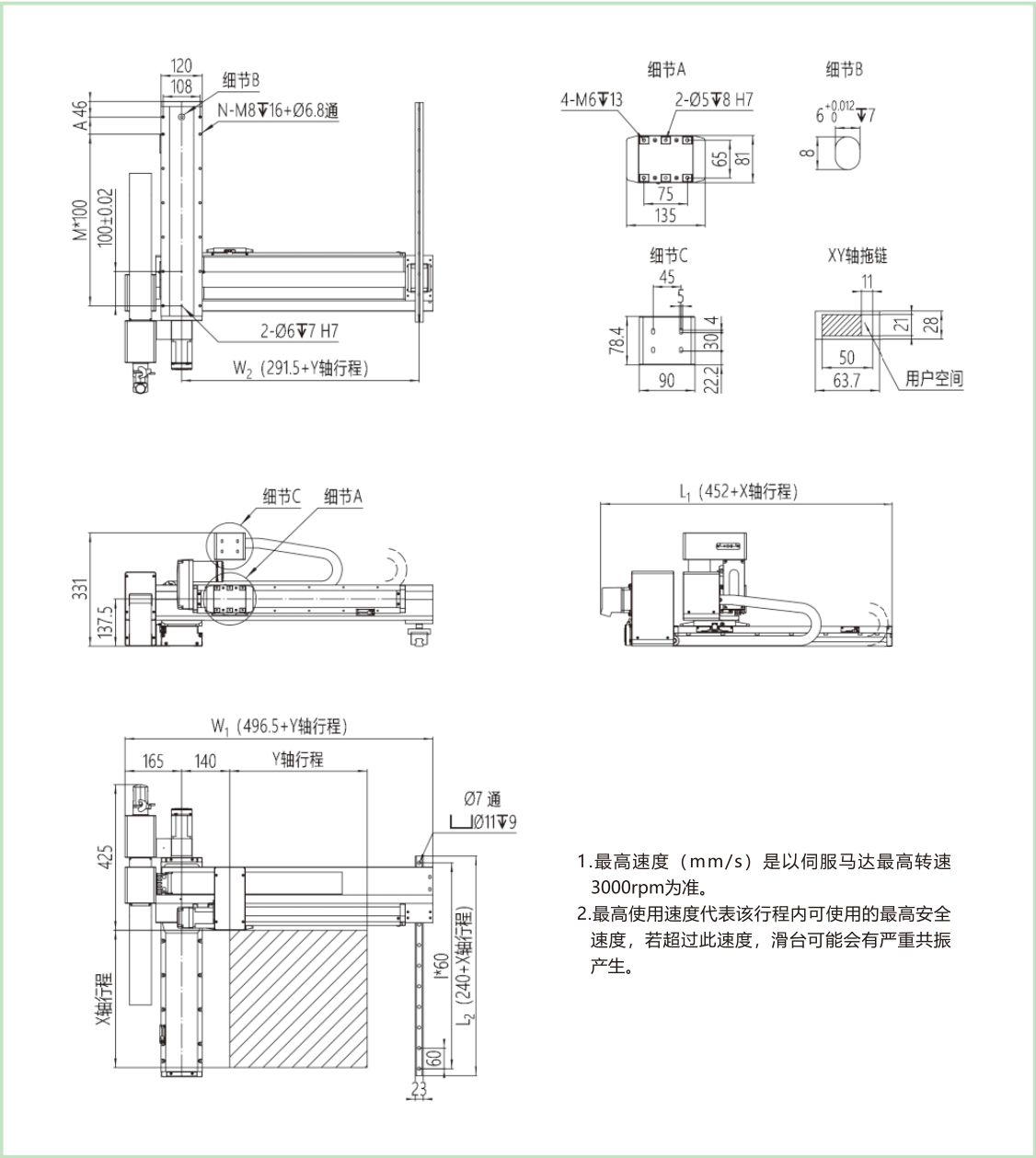
G8-□-F12-□-□□□-3	项目	G8模块	F12模块
	Y轴	X轴	
	轴型式	GTH8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	32
	最高速度mm/s	1000	1600
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	16	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

G8-□-F12-□-□□□-4	项目	G8模块	F12模块
	Y轴	X轴	
	轴型式	GTH8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	32
	最高速度mm/s	1000	1600
	行程/mm	400-800	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	16	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□-F12-□-□□□-1 尺寸图



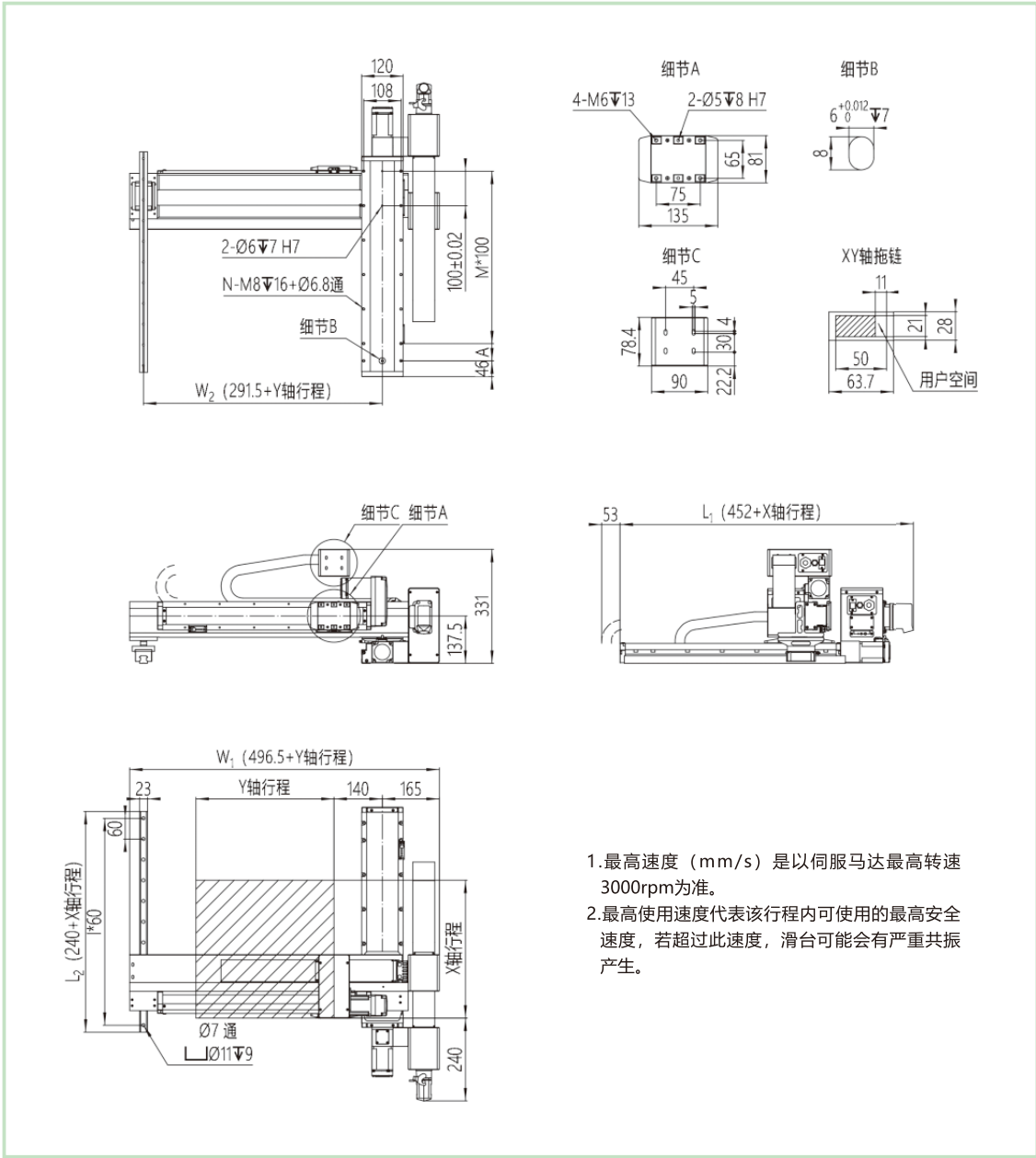
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000					900			

● G8-□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

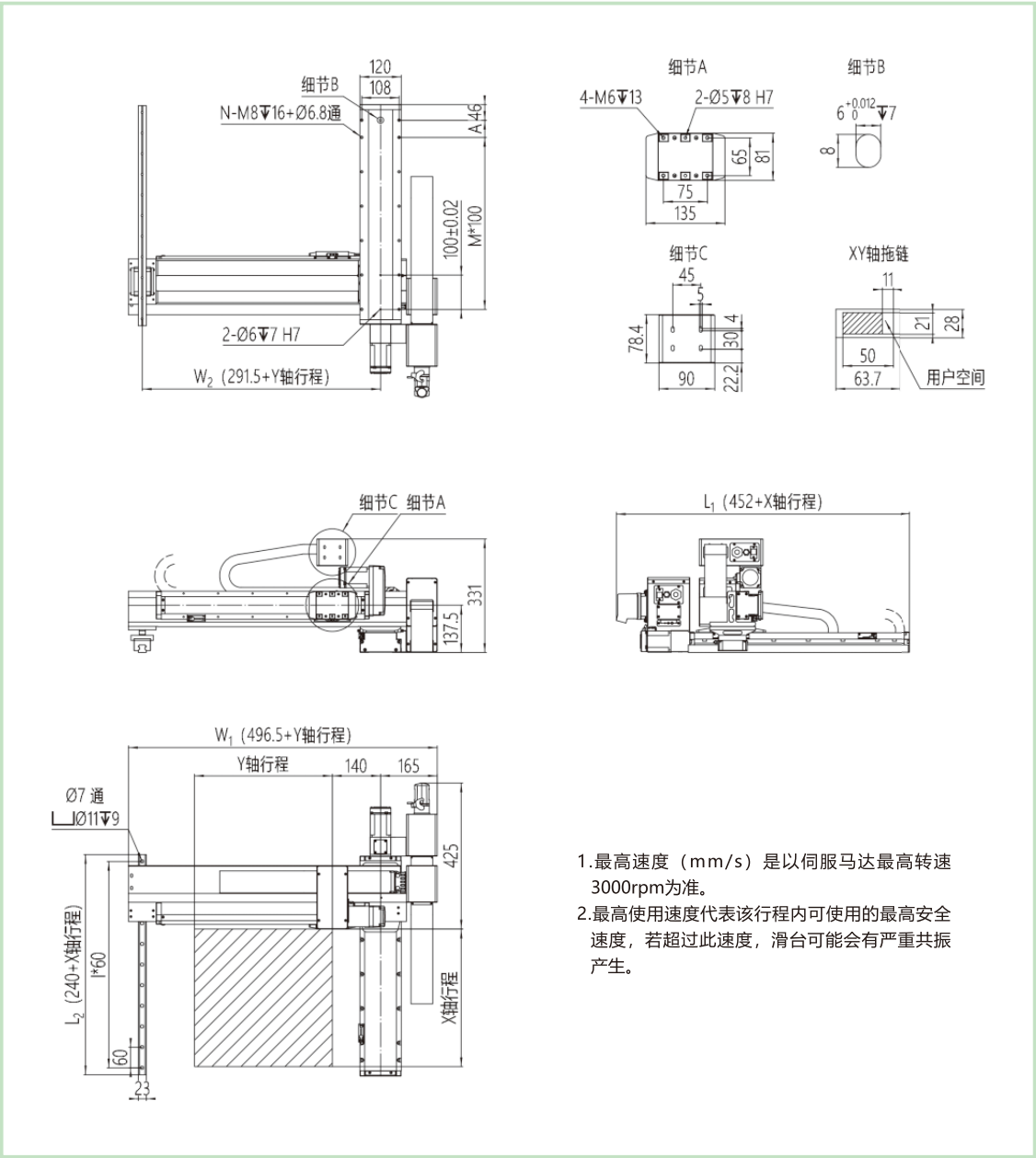
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000					900			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□-F12-□-□□□-3 尺寸图

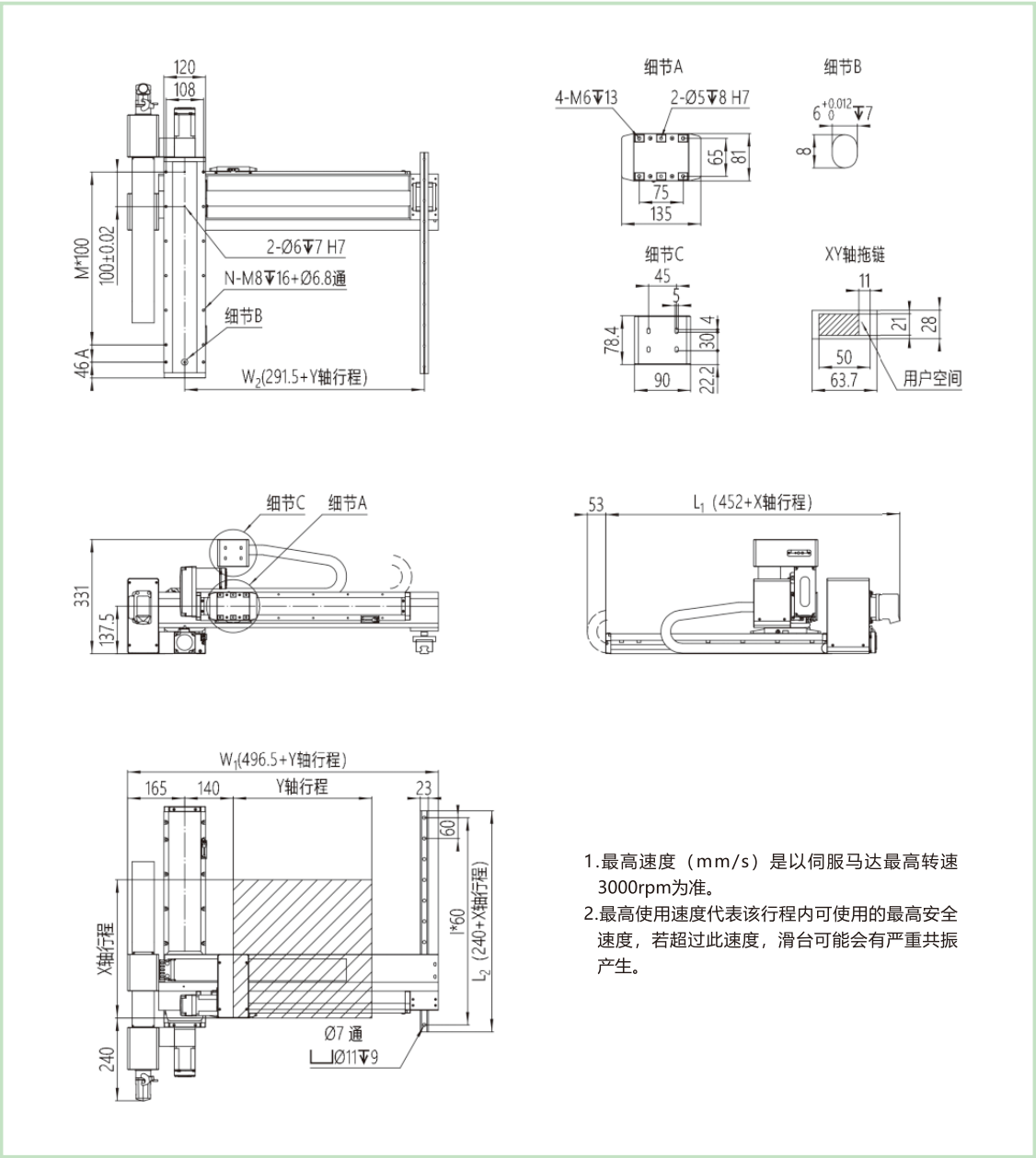


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000					900			

● G8-□-F12-□-□□□-4 尺寸图



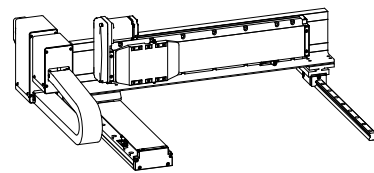
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

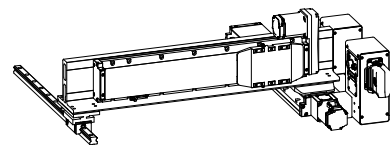
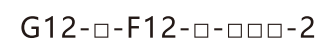
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000					900			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

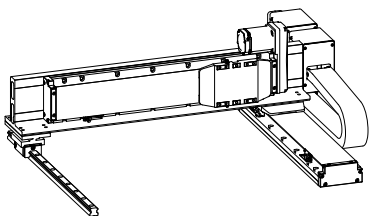
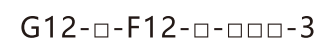
● G12-□-F12-□-□□□-□ 性能参数



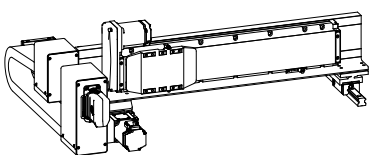
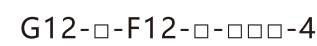
项目	G12模块	F12模块
	Y轴	X轴
轴型式	GTH12	GTH12
丝杆导程/mm	20	20
最高速度mm/s	1000	1000
行程/mm	400-800	100-1000
AC伺服马达/W	400	400
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	24	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



项目	G12模块	F12模块
	Y轴	X轴
轴型式	GTH12	GTH12
丝杆导程/mm	20	20
最高速度mm/s	1000	1000
行程/mm	400-800	100-1000
AC伺服马达/W	400	400
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	24	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



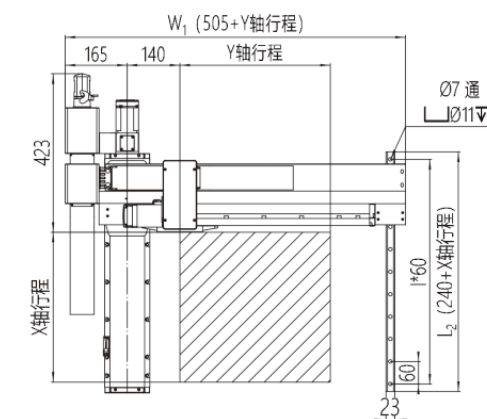
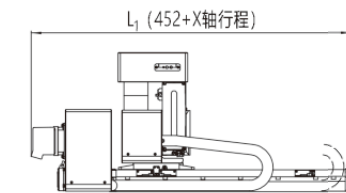
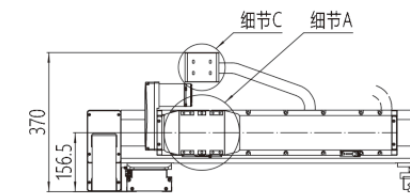
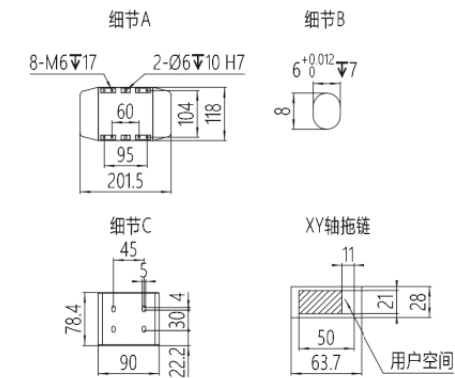
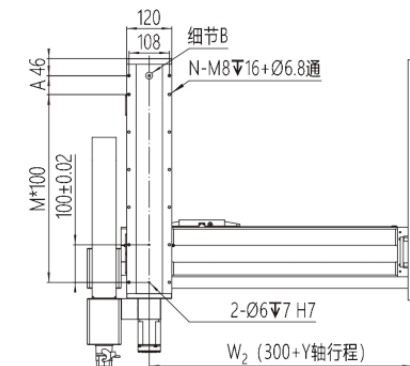
项目	G12模块	F12模块
	Y轴	X轴
轴型式	GTH12	GTH12
丝杆导程/mm	20	20
最高速度mm/s	1000	1000
行程/mm	400-800	100-1000
AC伺服马达/W	400	400
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	24	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



项目	G12模块	F12模块
	Y轴	X轴
轴型式	GTH12	GTH12
丝杆导程/mm	20	20
最高速度mm/s	1000	1000
行程/mm	400-800	100-1000
AC伺服马达/W	400	400
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	24	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● G12-□-F12-□-□□□-1 尺寸图



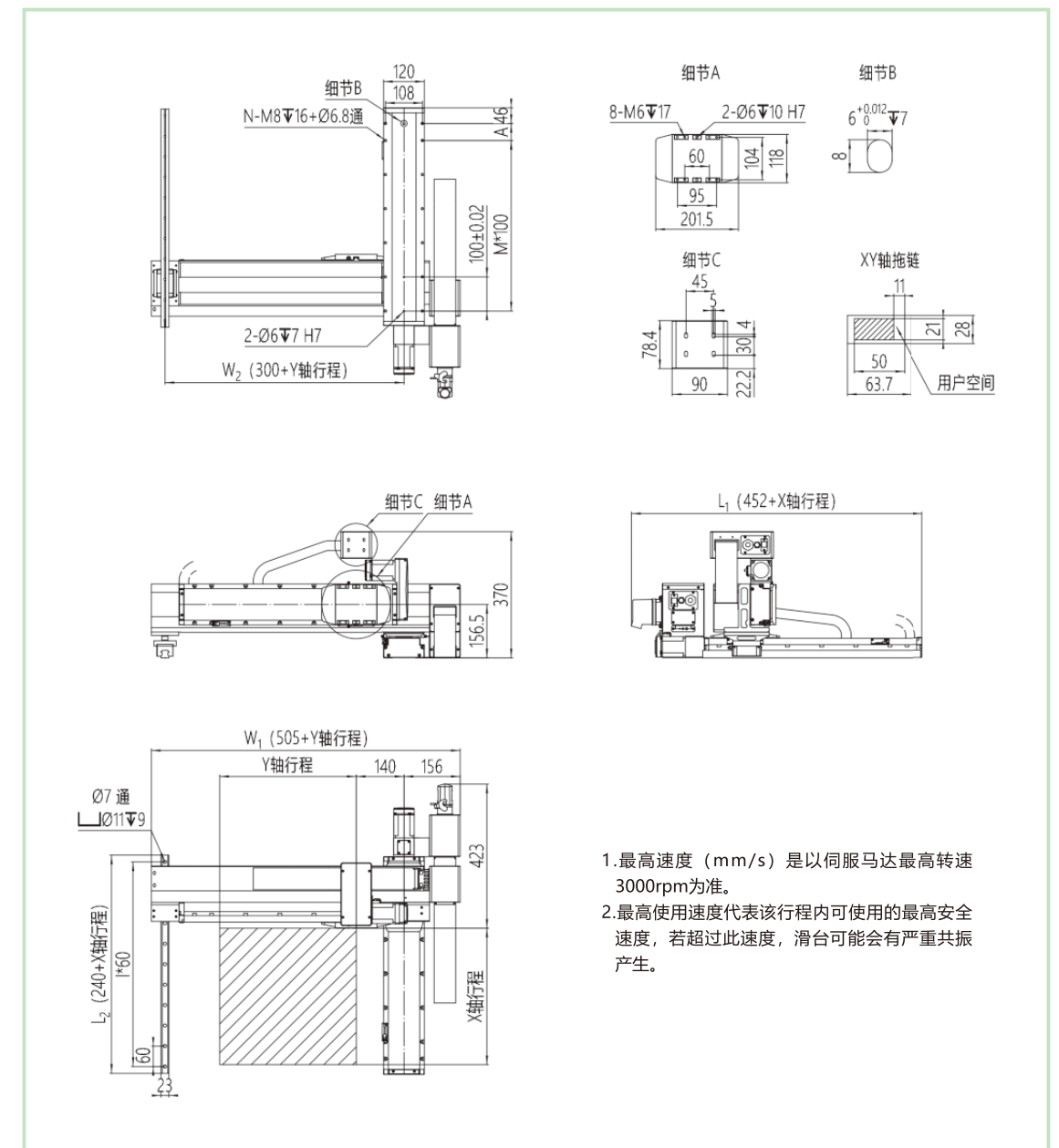
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm 为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

[illegible]

● G12-□-F12-□-□□□-3 尺寸图



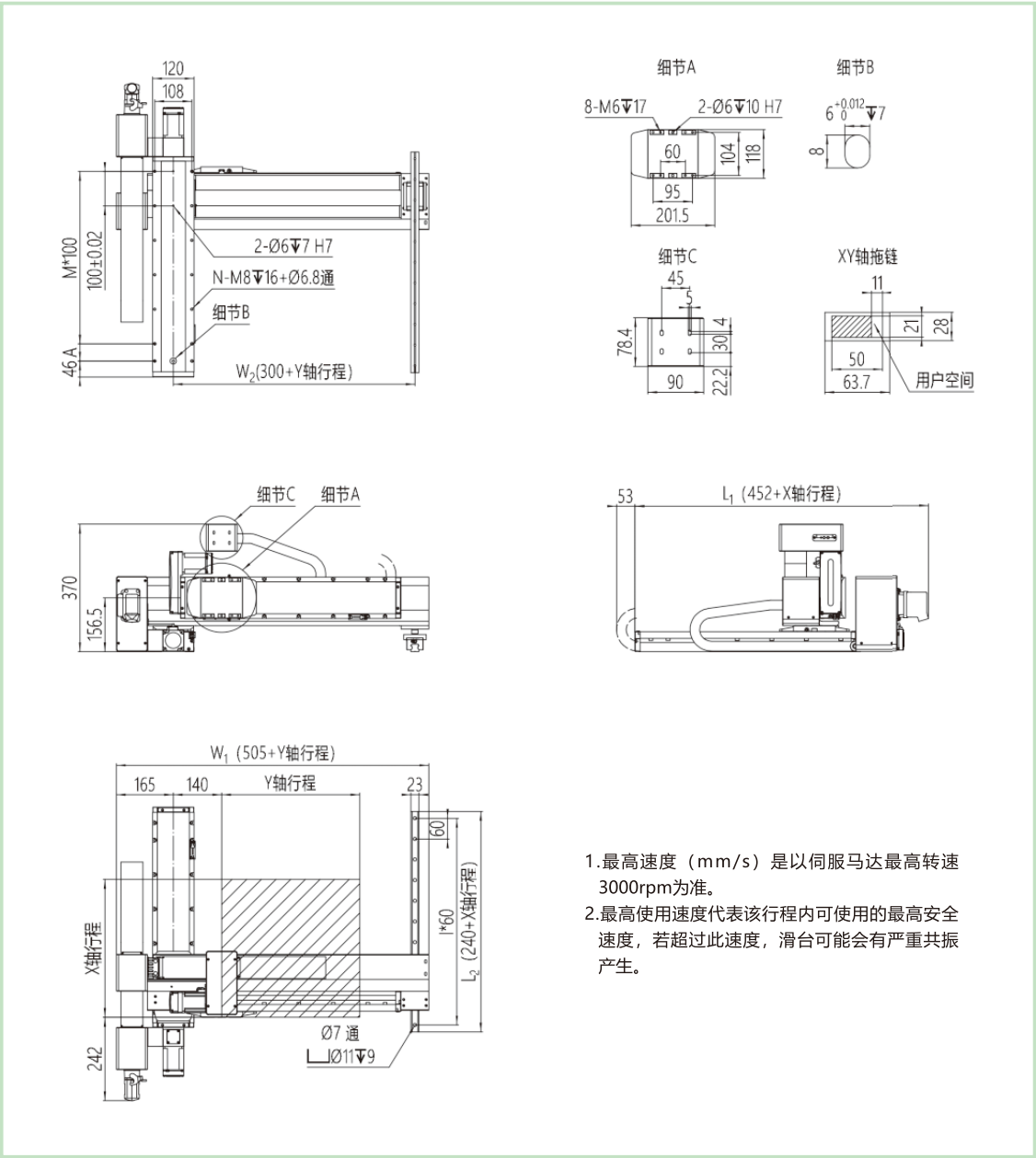
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

[illegible]

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴**
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人**
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人**
 - 六轴机器人
- 智能搬运机器人**

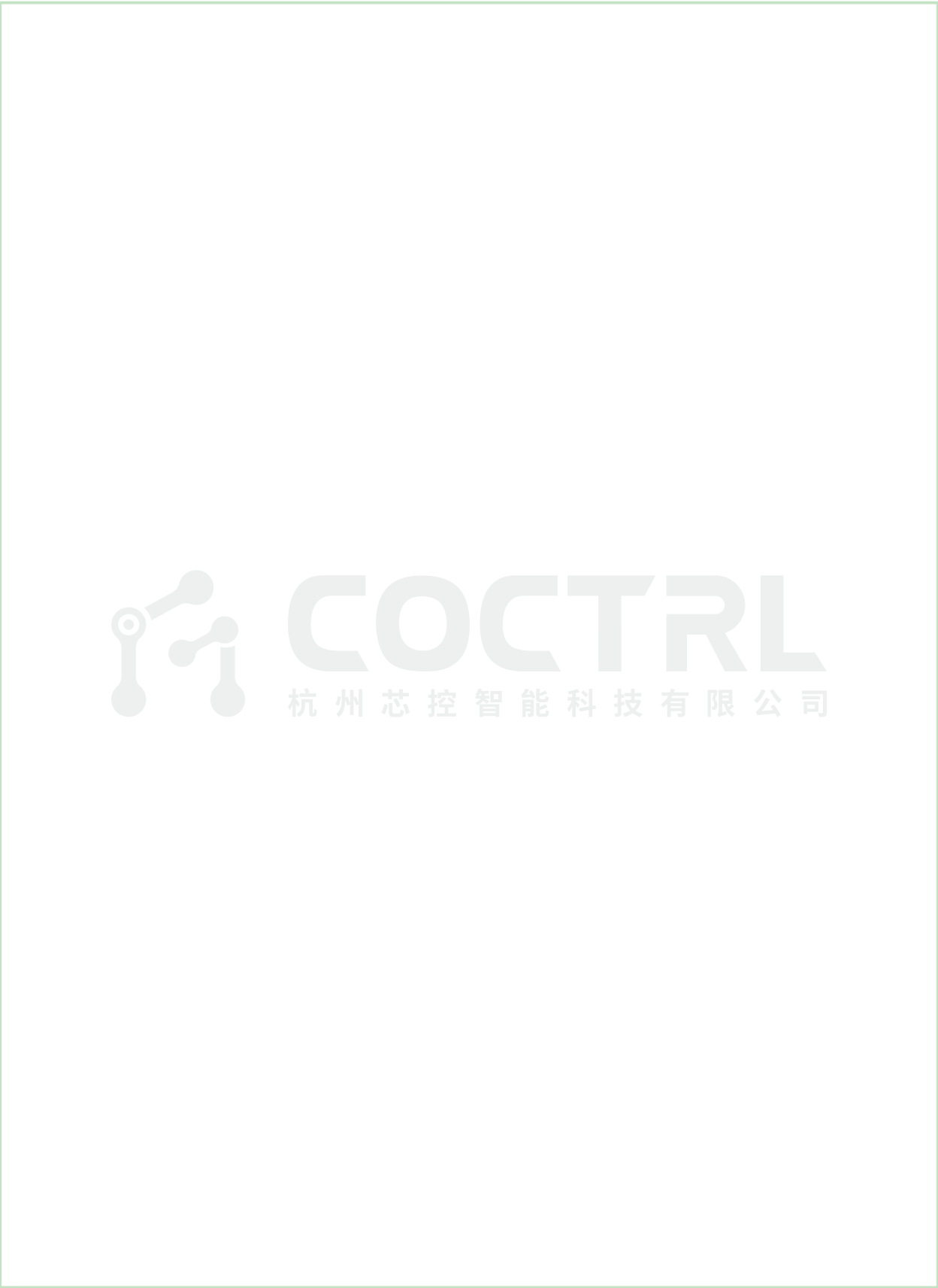
● G12-□-F12-□-□□□-4 尺寸图



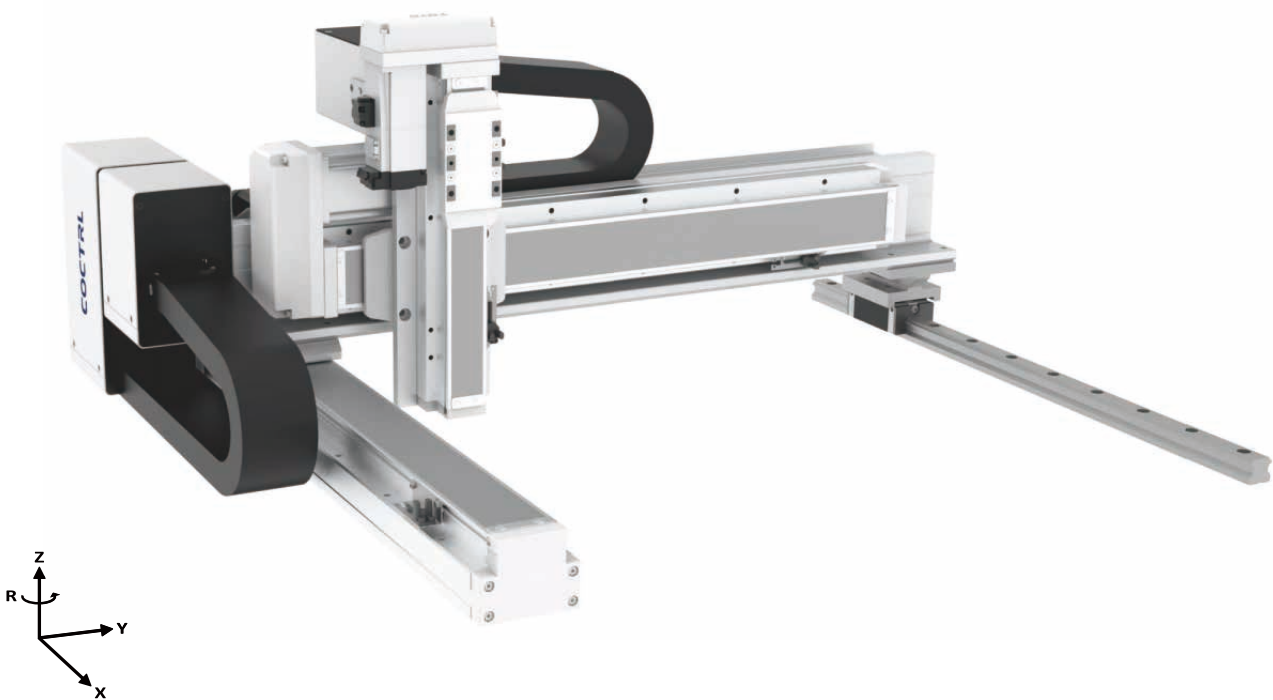
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	945	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								



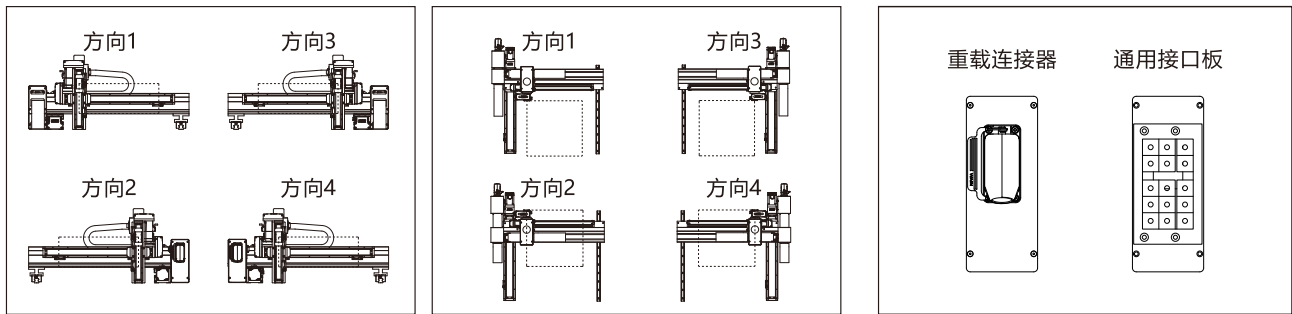
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

G

8

-

40

15

-

F

8

-

40

-

T

P

A

-

1

模块规格	
5	
8	
12	

Y轴行程	
40	行程400mm
...	...
80	行程800mm
间隔50mm	

Z轴行程	
05	行程50mm
...	...
20	行程200mm
间隔50mm	

模块规格	
8	
12	

X轴行程	
10	行程100mm
...	...
95	行程950mm
00	行程1000mm
间隔50mm	

滑台品牌	
T	TOYO
S	
L	
A	
P	

伺服品牌	
P	松下
H	汇川
S	西门子
T	台达
M	三菱

接口类型	
A	重载连接器
B	通用接口板

组合方向	
1	方向1
2	方向2
3	方向3
4	方向4

● G5-□□-F8-□-□□□-□ 性能参数

G5-□□-F8-□-□□□-1	项目	G5模块		L8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	3.5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

G5-□□-F8-□-□□□-2	项目	G5模块		L8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	3.5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

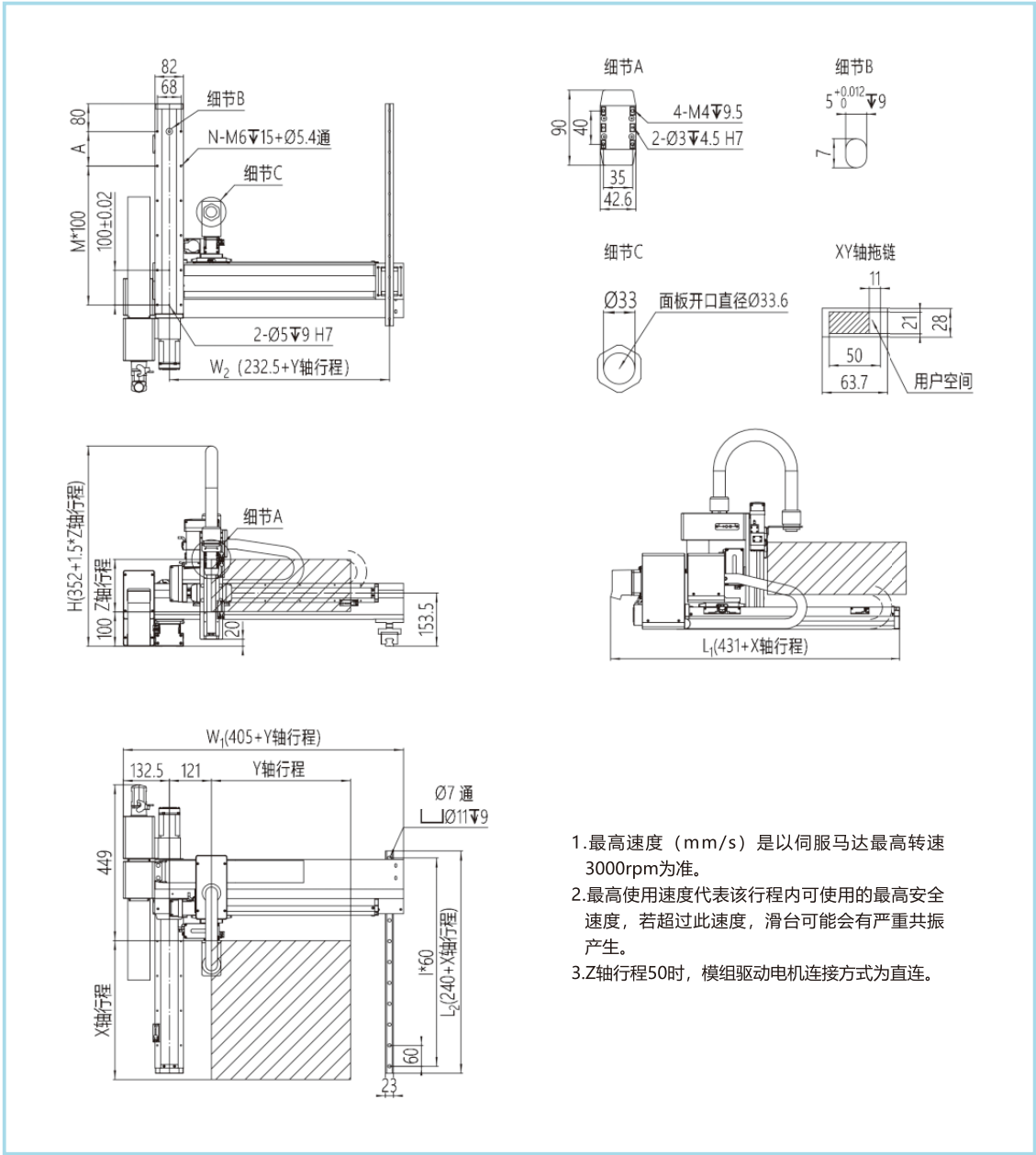
G5-□□-F8-□-□□□-3	项目	G5模块		L8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	3.5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

G5-□□-F8-□-□□□-4	项目	G5模块		L8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTH4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	3.5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□□-F8-□-□□□-1 尺寸图



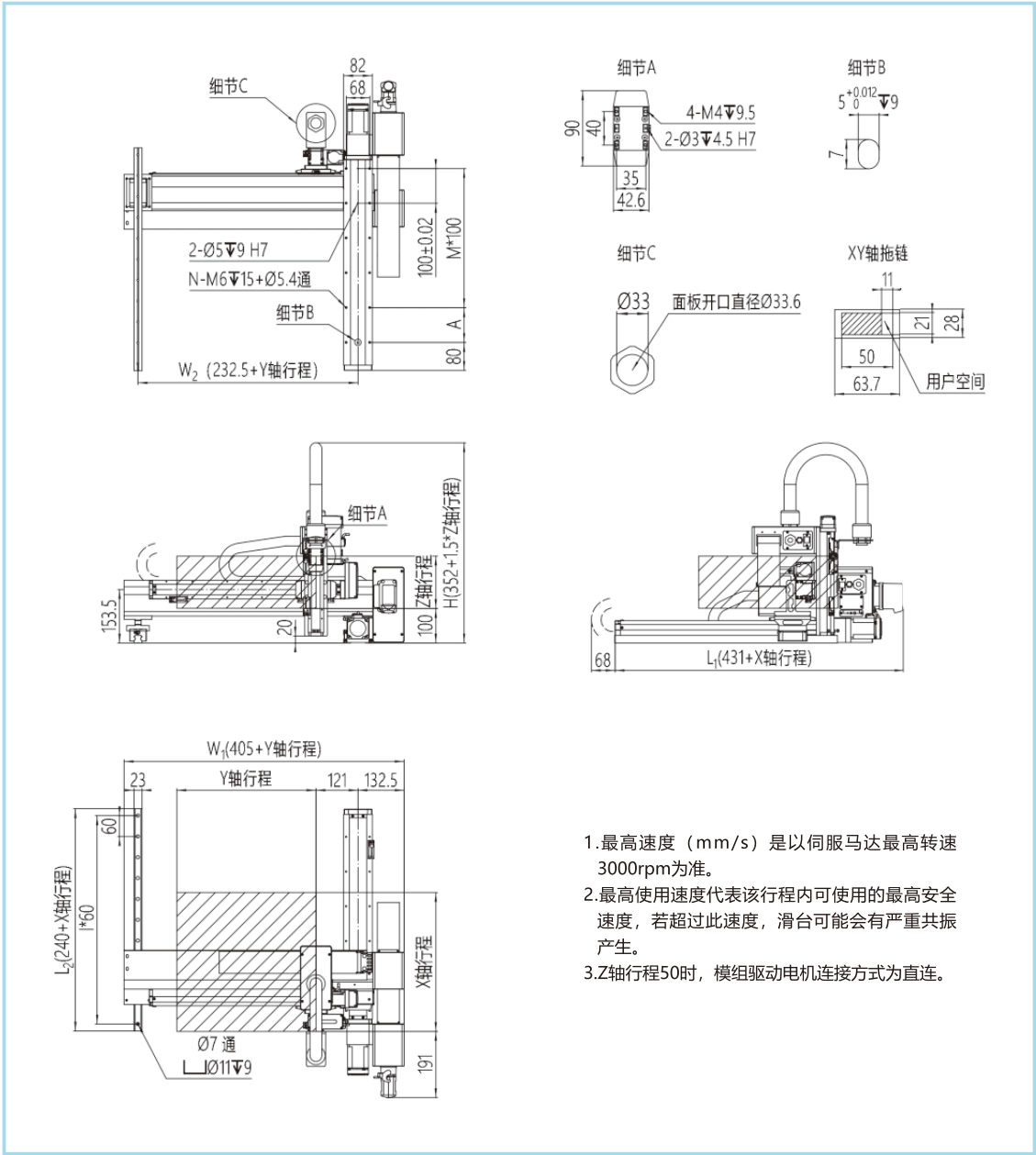
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

G5-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

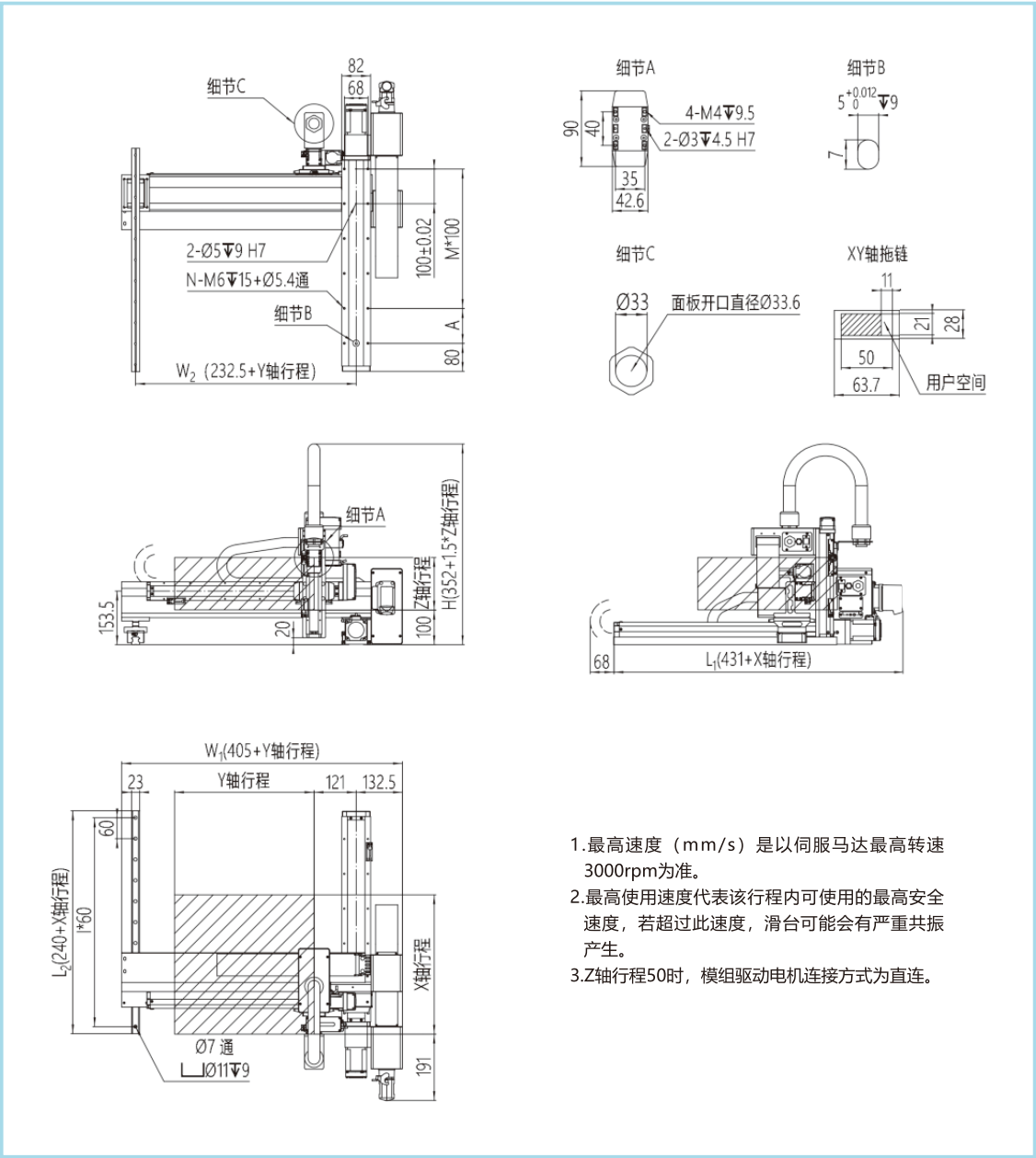
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G5-□□-F8-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

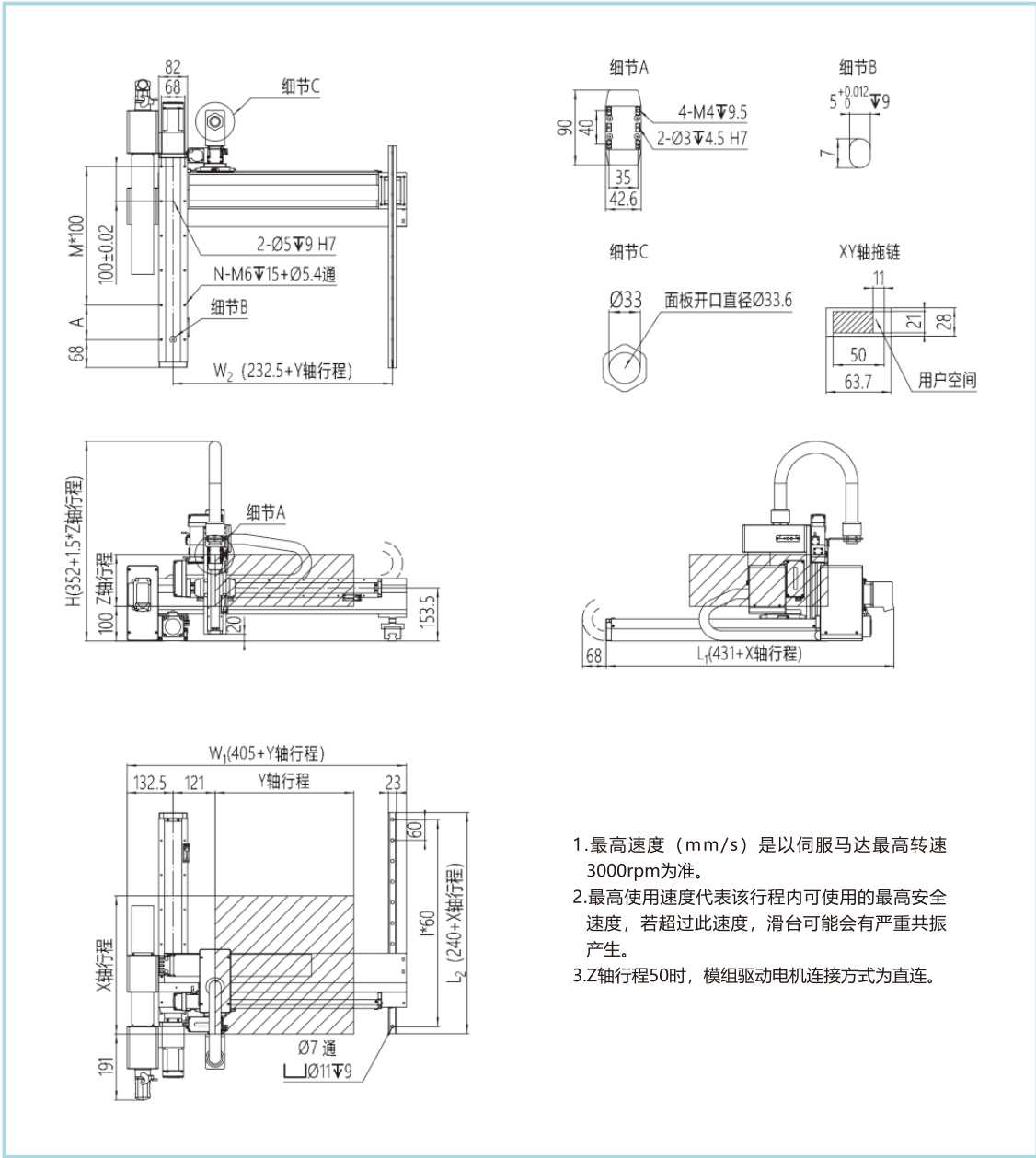
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	50	100	150	200
H	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	600			

G5-□□-F8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

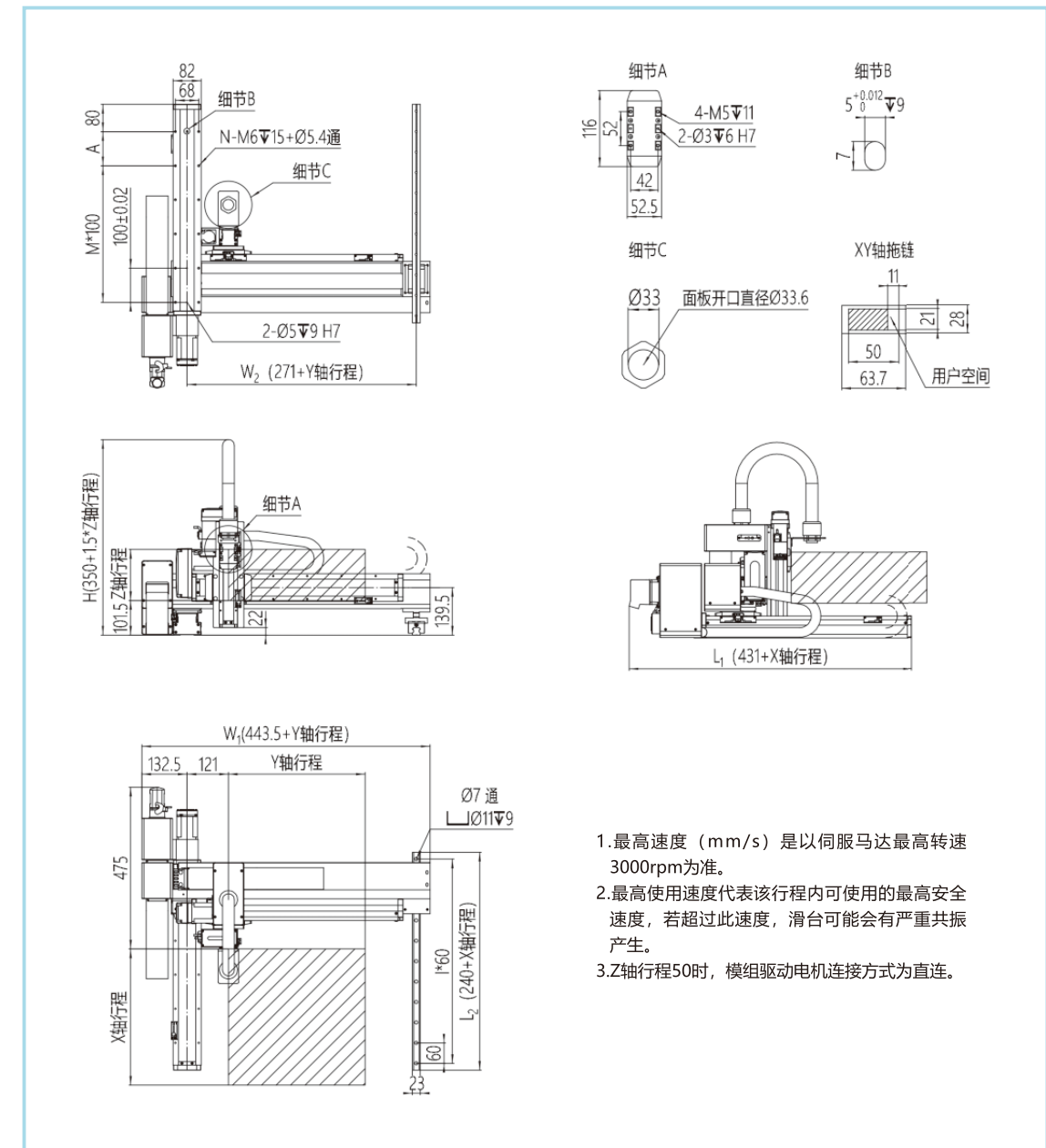
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800					Z轴行程	50	100	150	200
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205					H	427	502	577	652
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5					最高使用速度mm/s	600			
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300									

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● **G8-□□-F8-□-□□□-1 尺寸图**

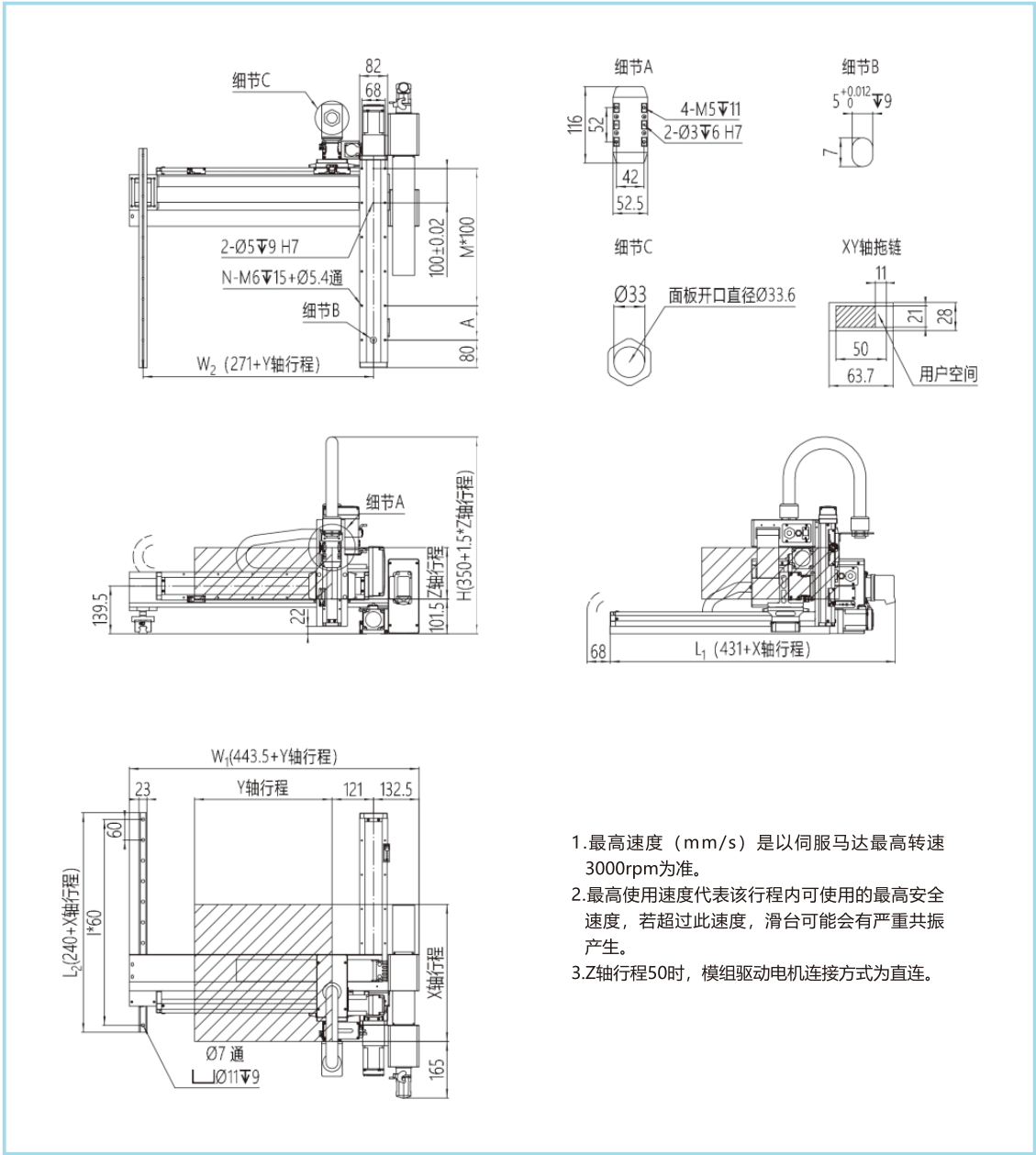


X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800					Z轴行程	50	100	150	200
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5					H	425	500	575	650
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071					最高使用速度mm/s	250			
最高使用速度mm/s	500								450									

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● G8-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



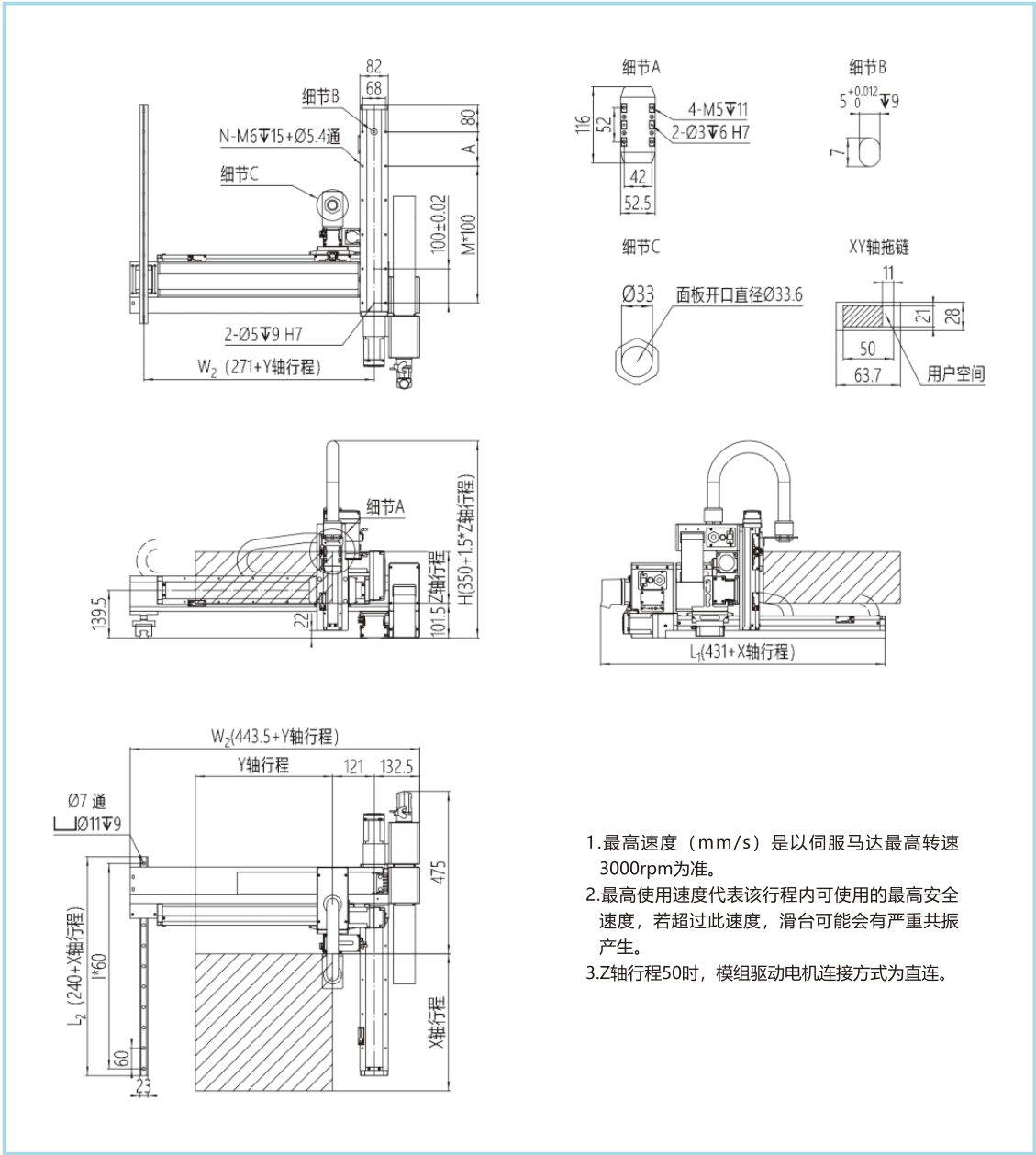
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071
最高使用速度mm/s	500								450

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

● G8-□□-F8-□-□□□-3 尺寸图



单位: mm

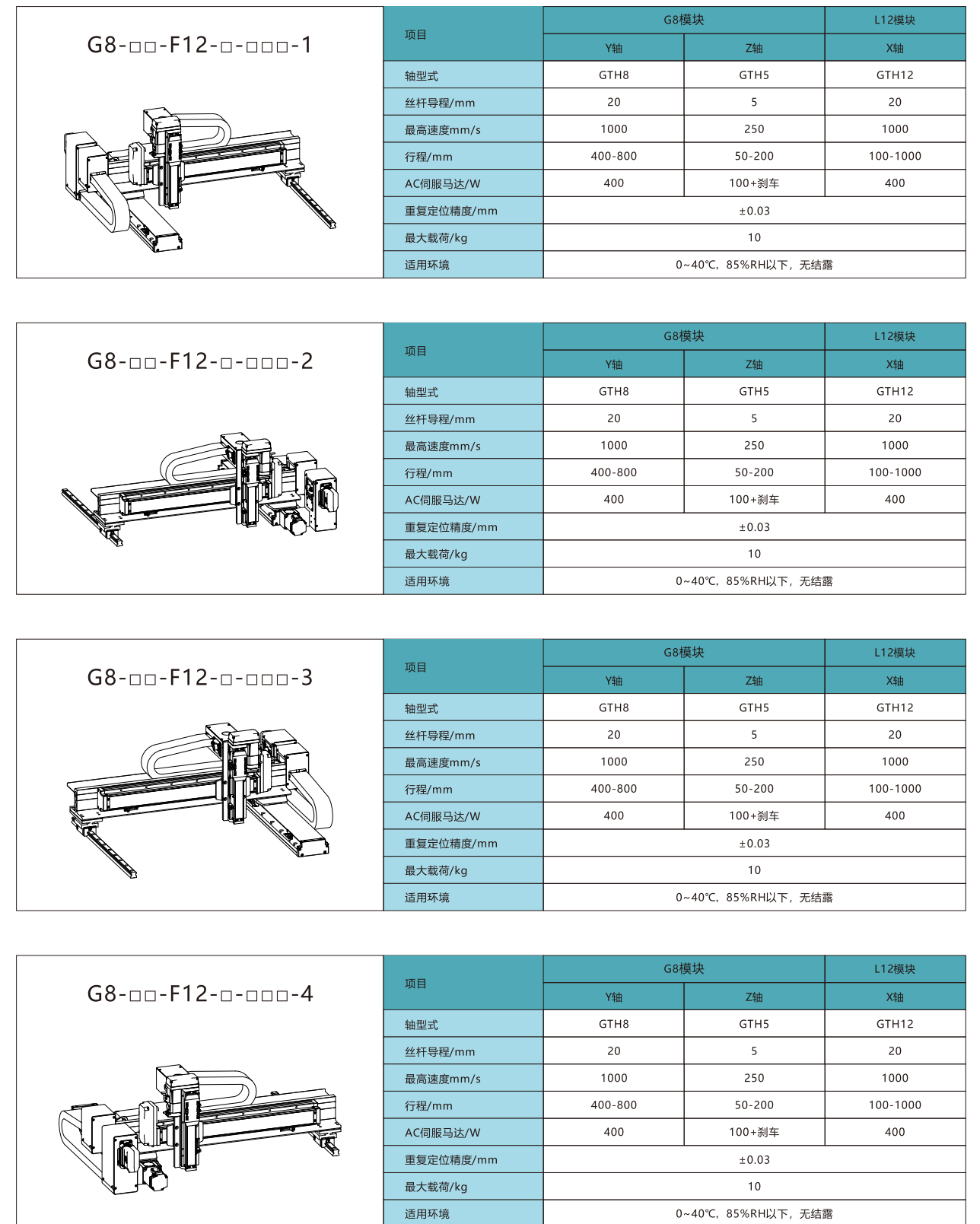
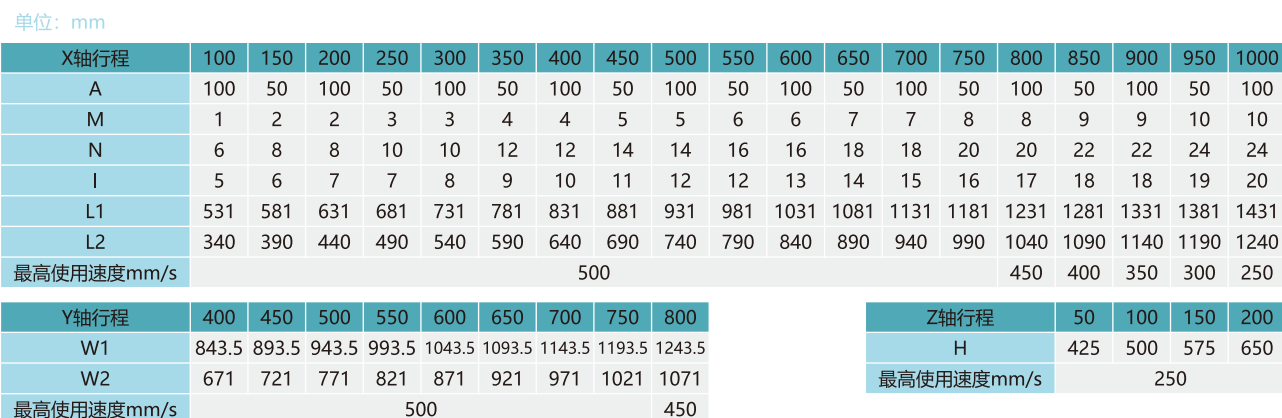
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

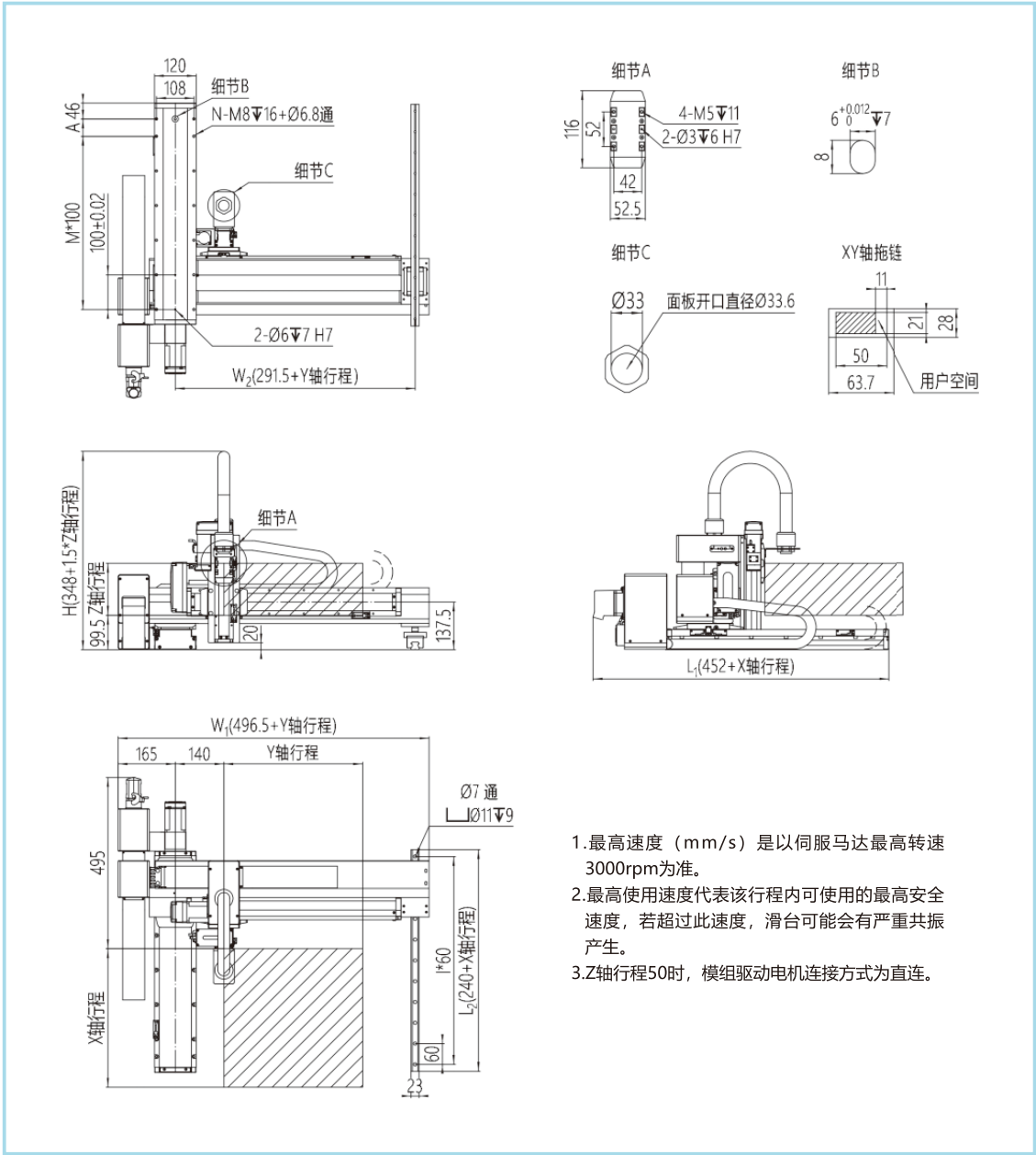
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-F12-□-□□□-□ 性能参数



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● G8-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

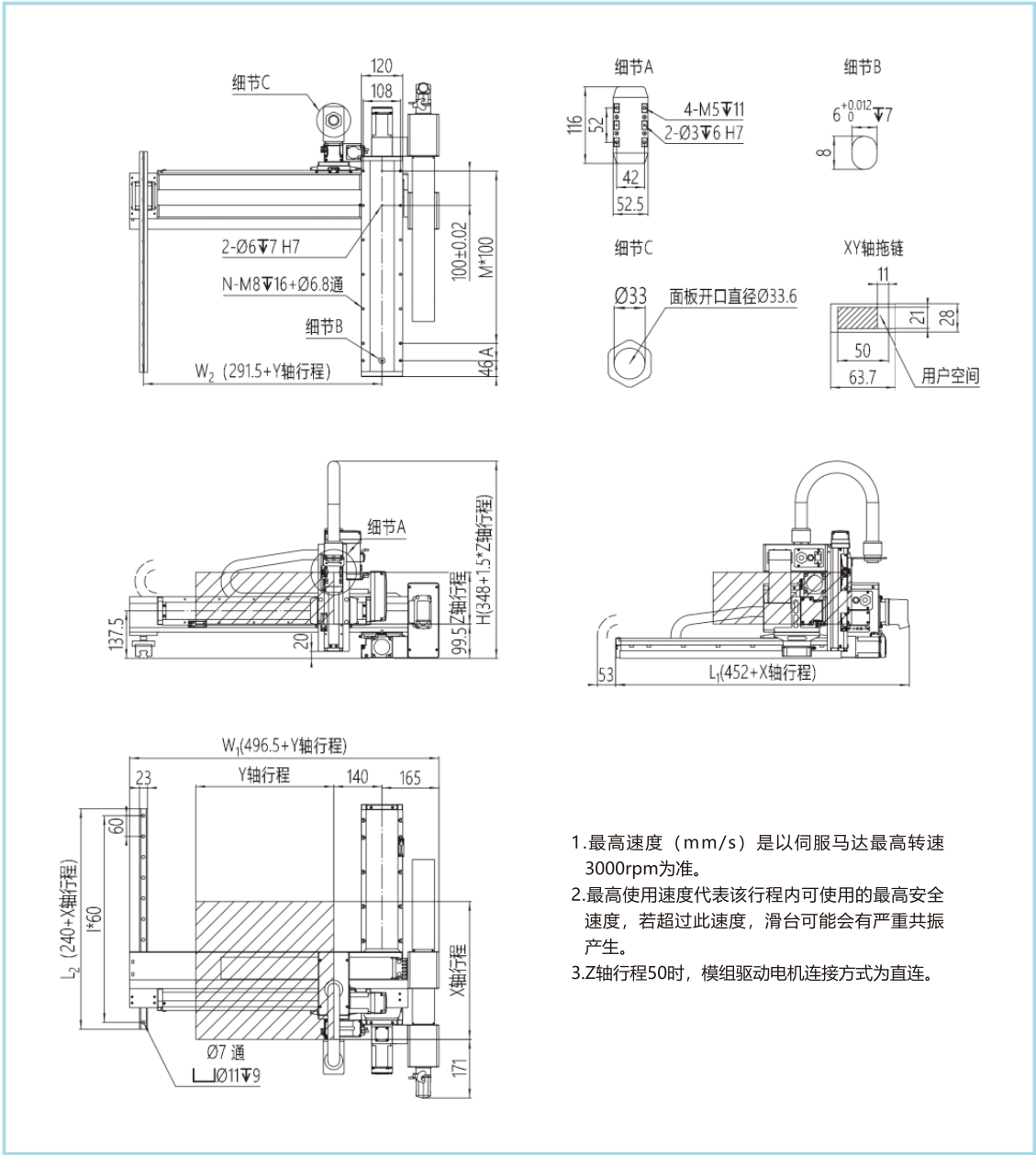
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000								900

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

● G8-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

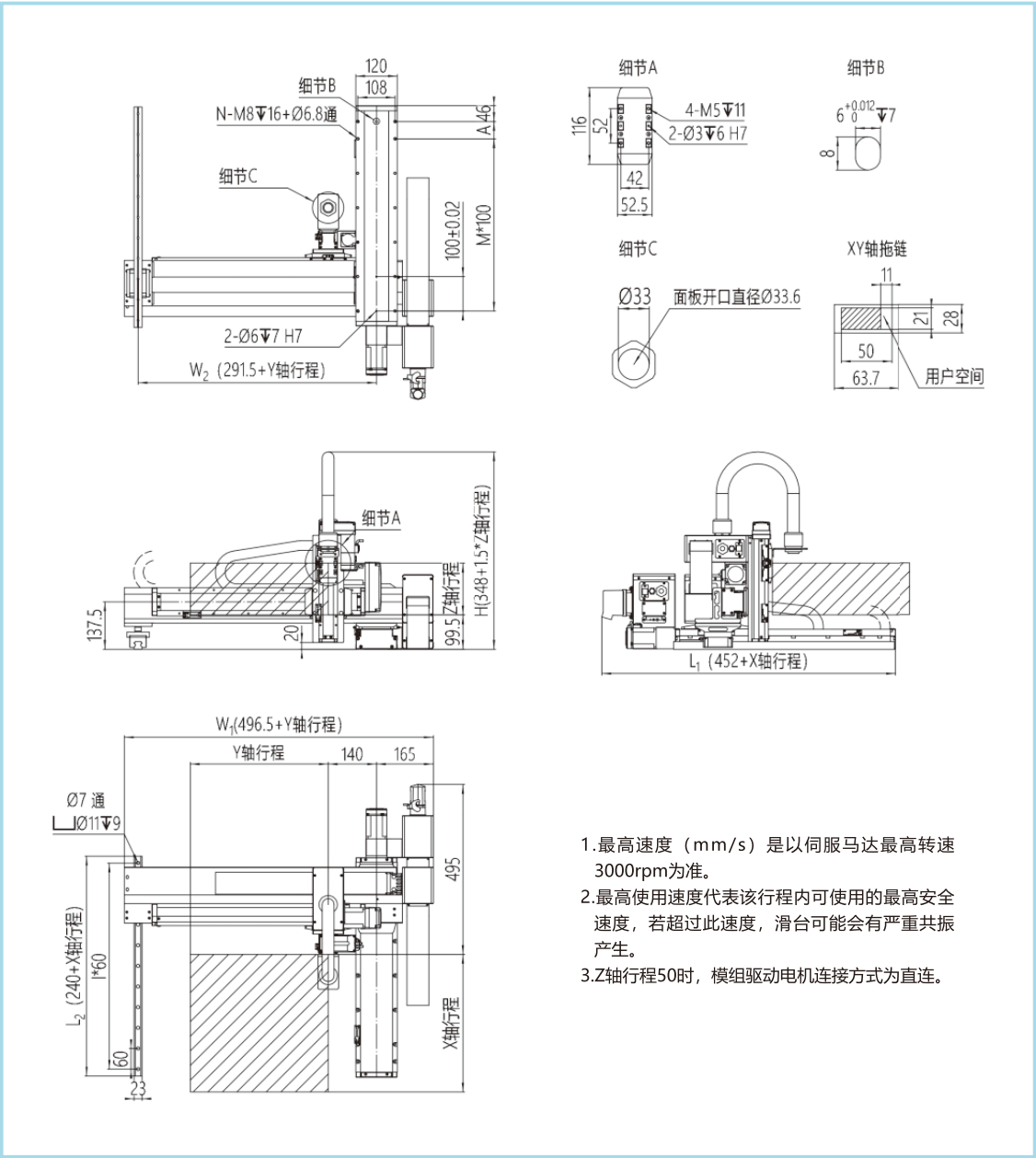
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000								900

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

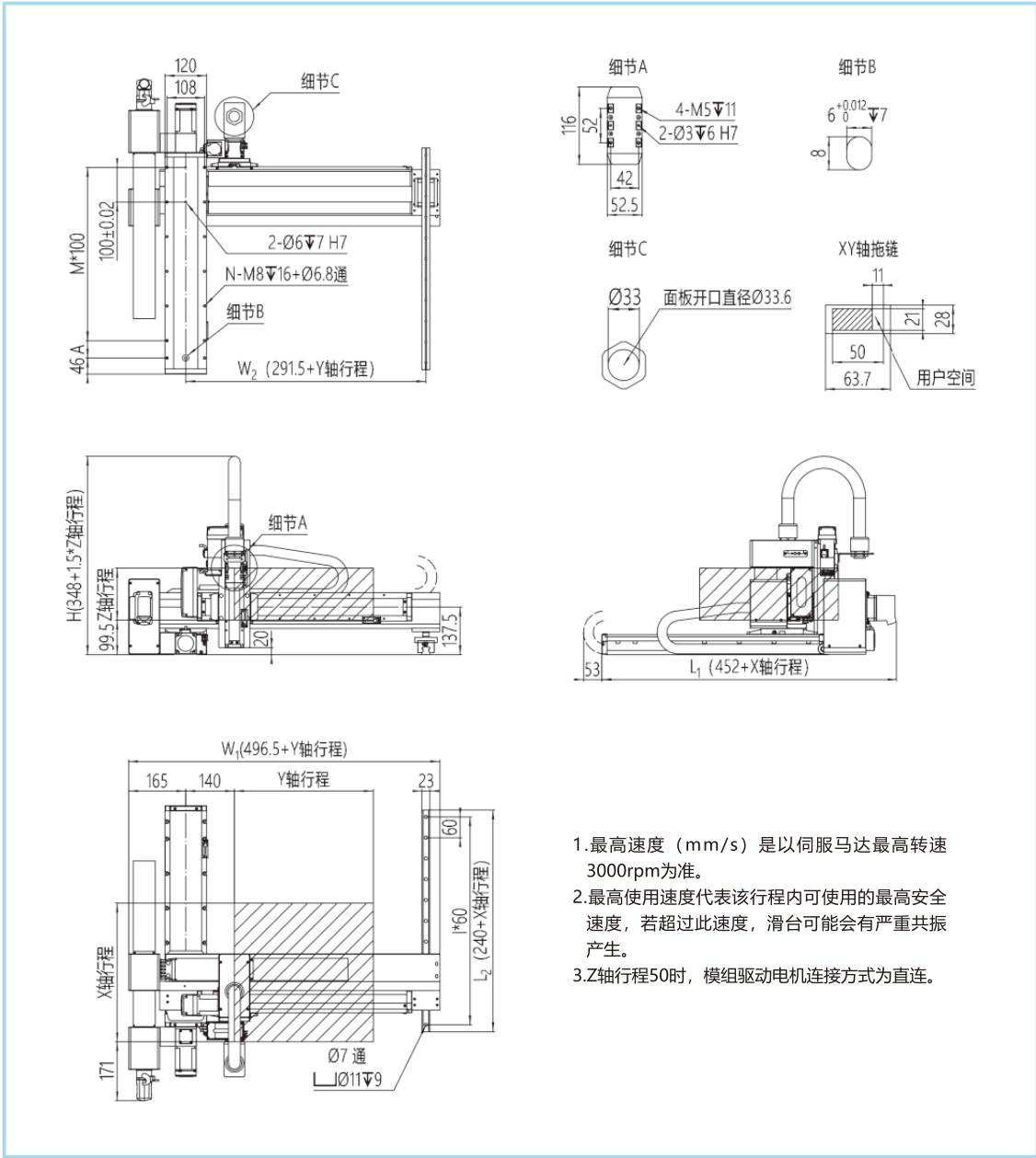
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

G8-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

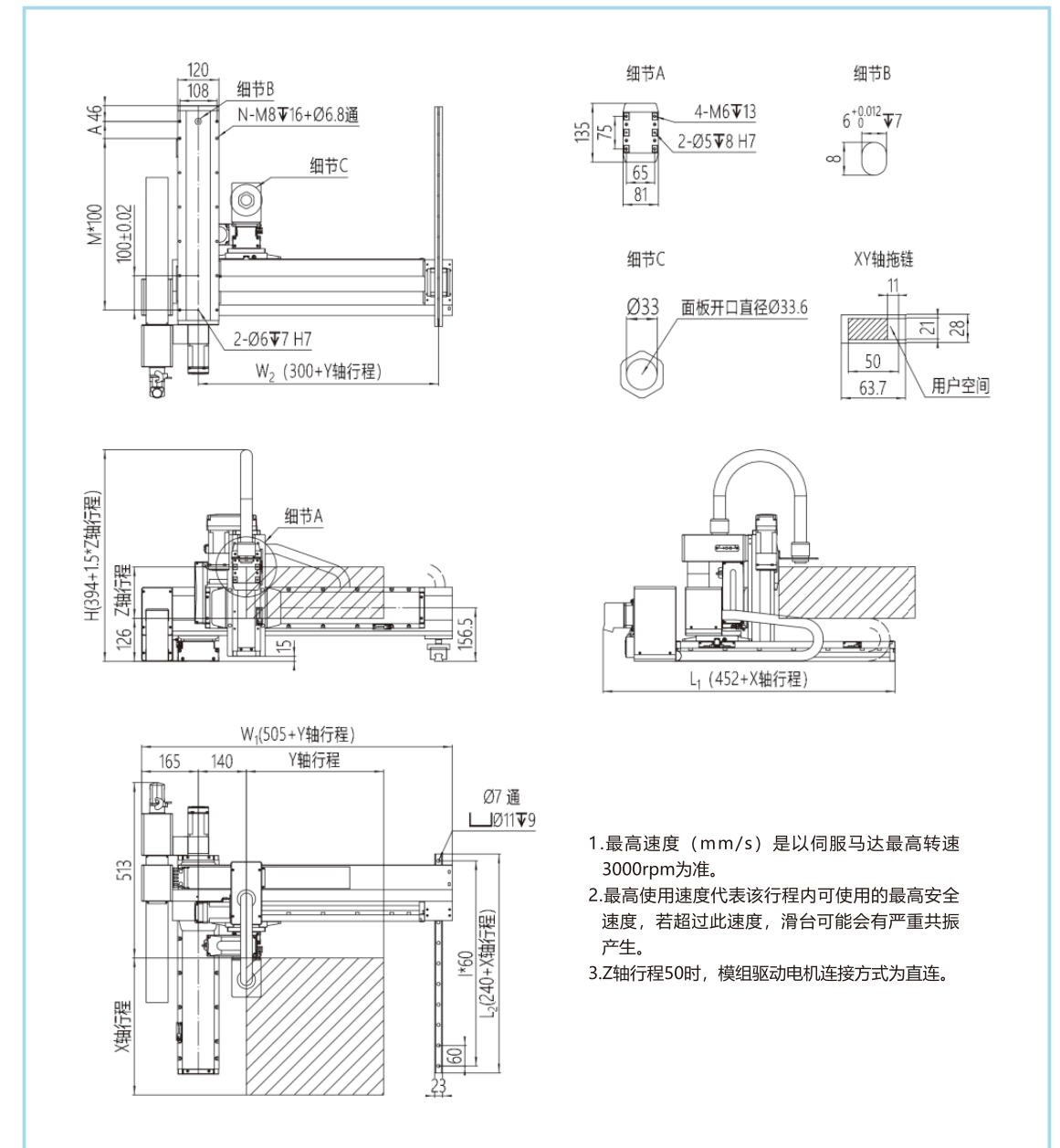
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

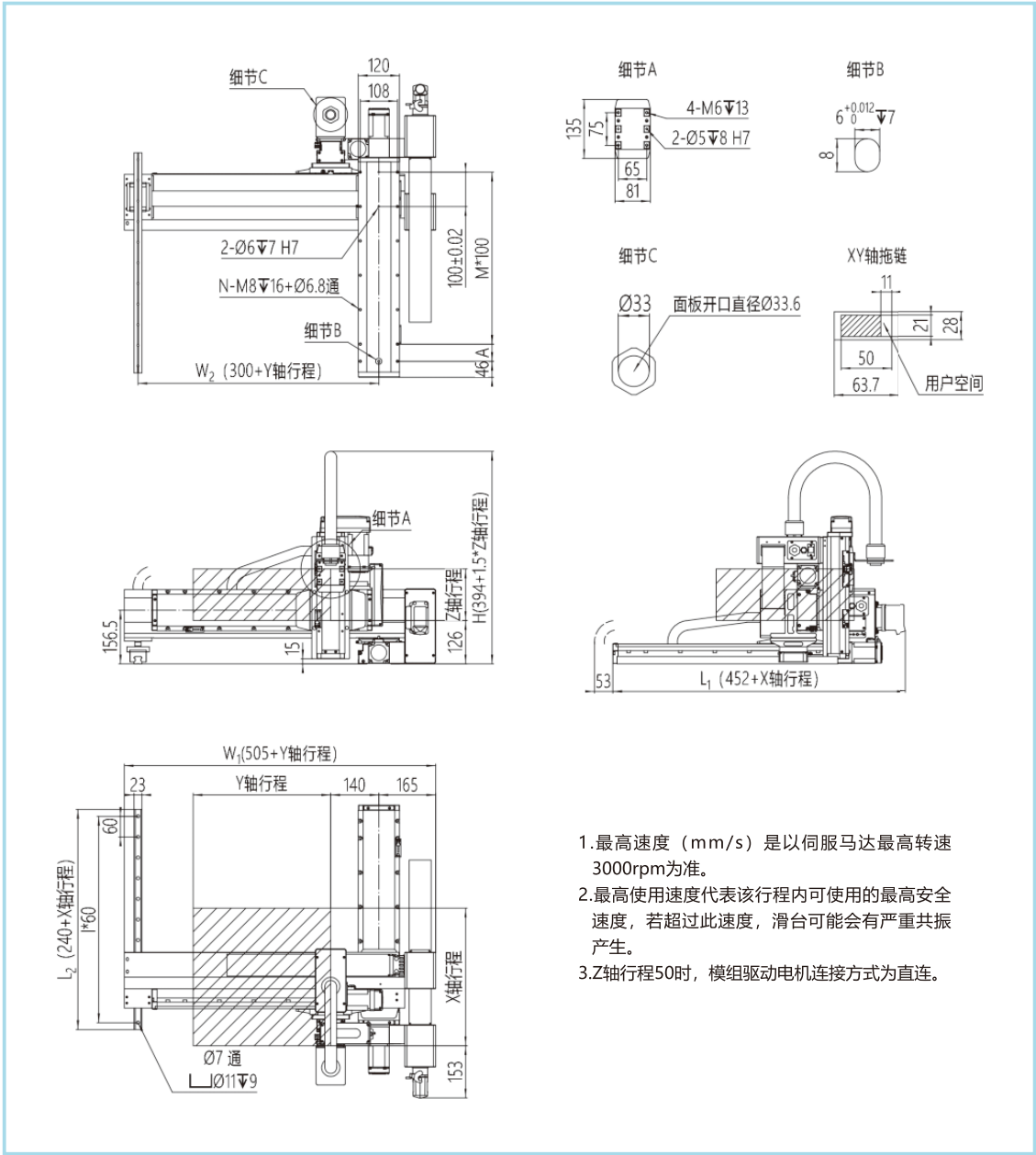
● G12-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图



X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s																1000				
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800											
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305											
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100											
最高使用速度mm/s										1000										
										Z轴行程					50	100	150	200		
										H					469	544	619	694		
										最高使用速度mm/s					250					

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人
- 六轴机器人
- 智能搬运机器人

● G12-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

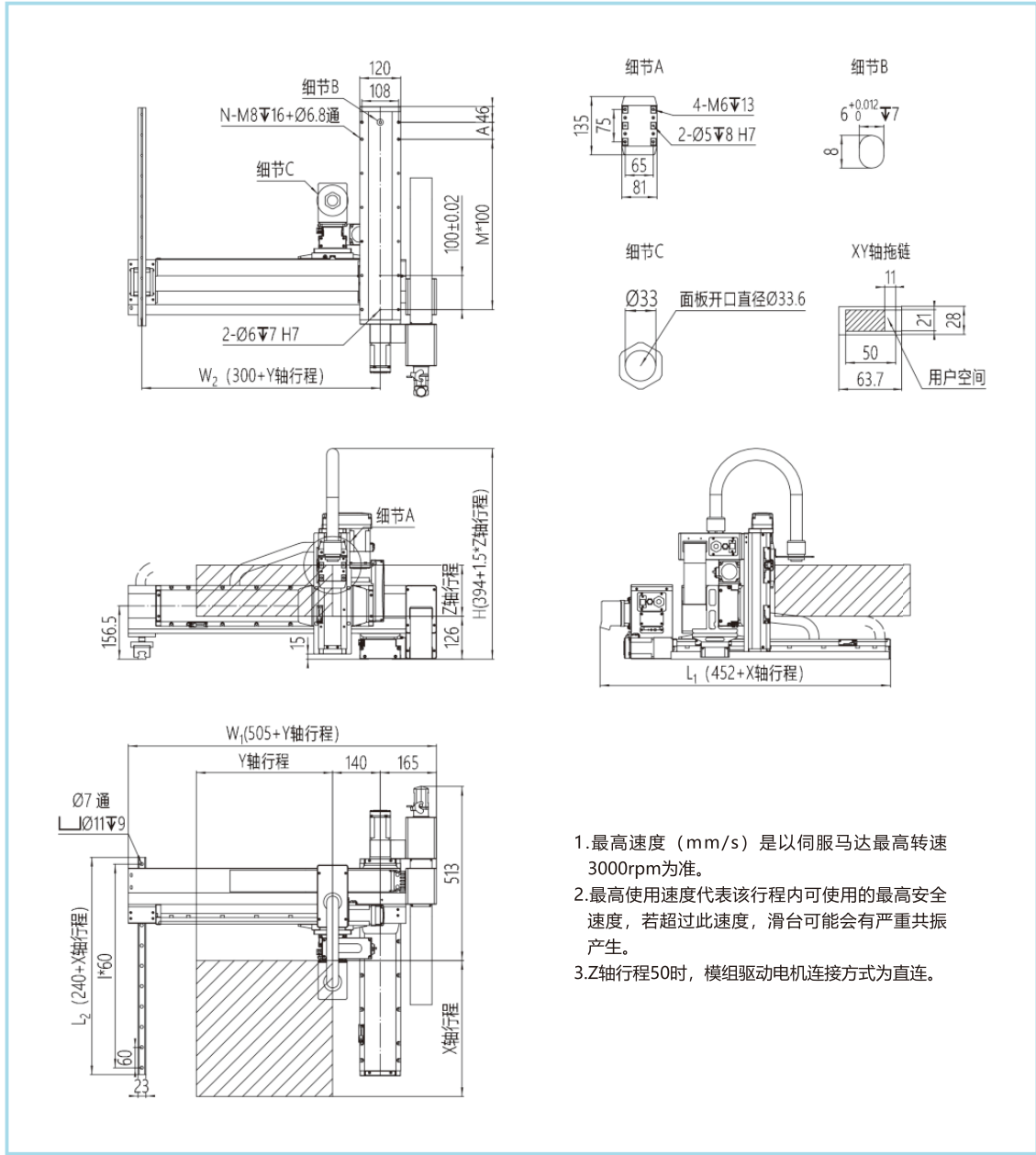
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			

● G12-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

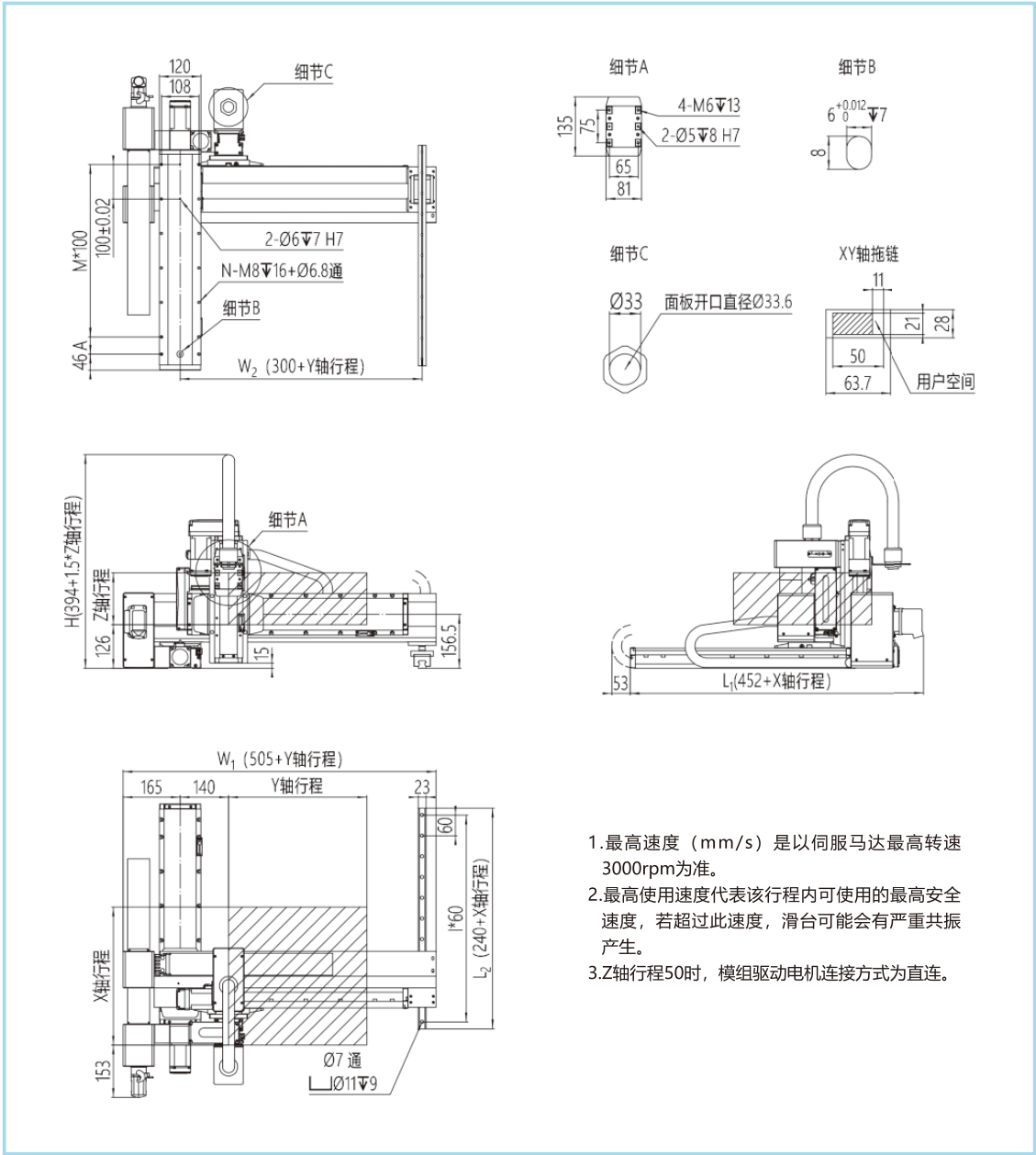
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G12-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

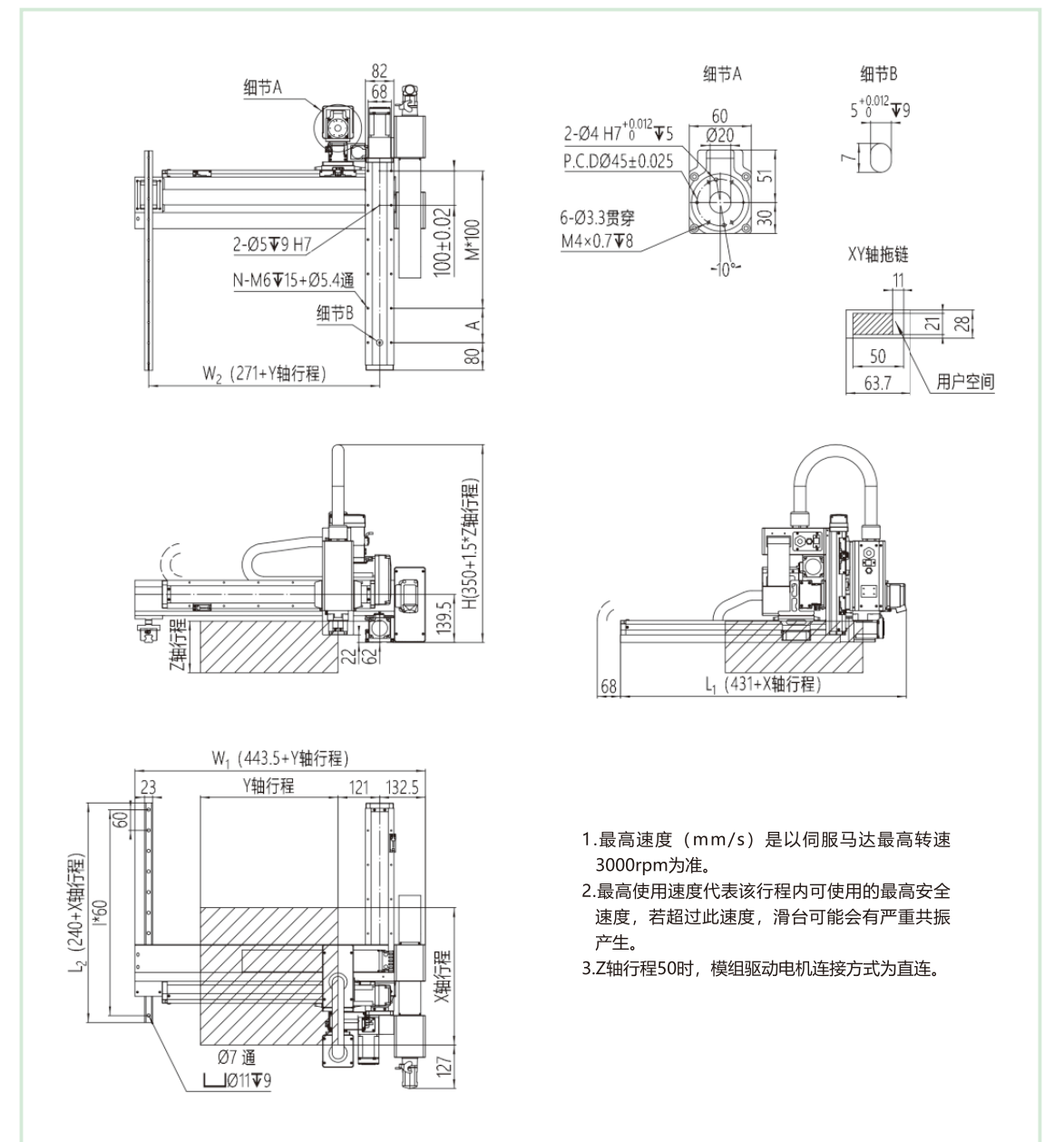
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	50	100	150	200
H	469	544	619	694
最高使用速度mm/s	250			



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G8-□□-F8-□-V-□□□-2 尺寸图



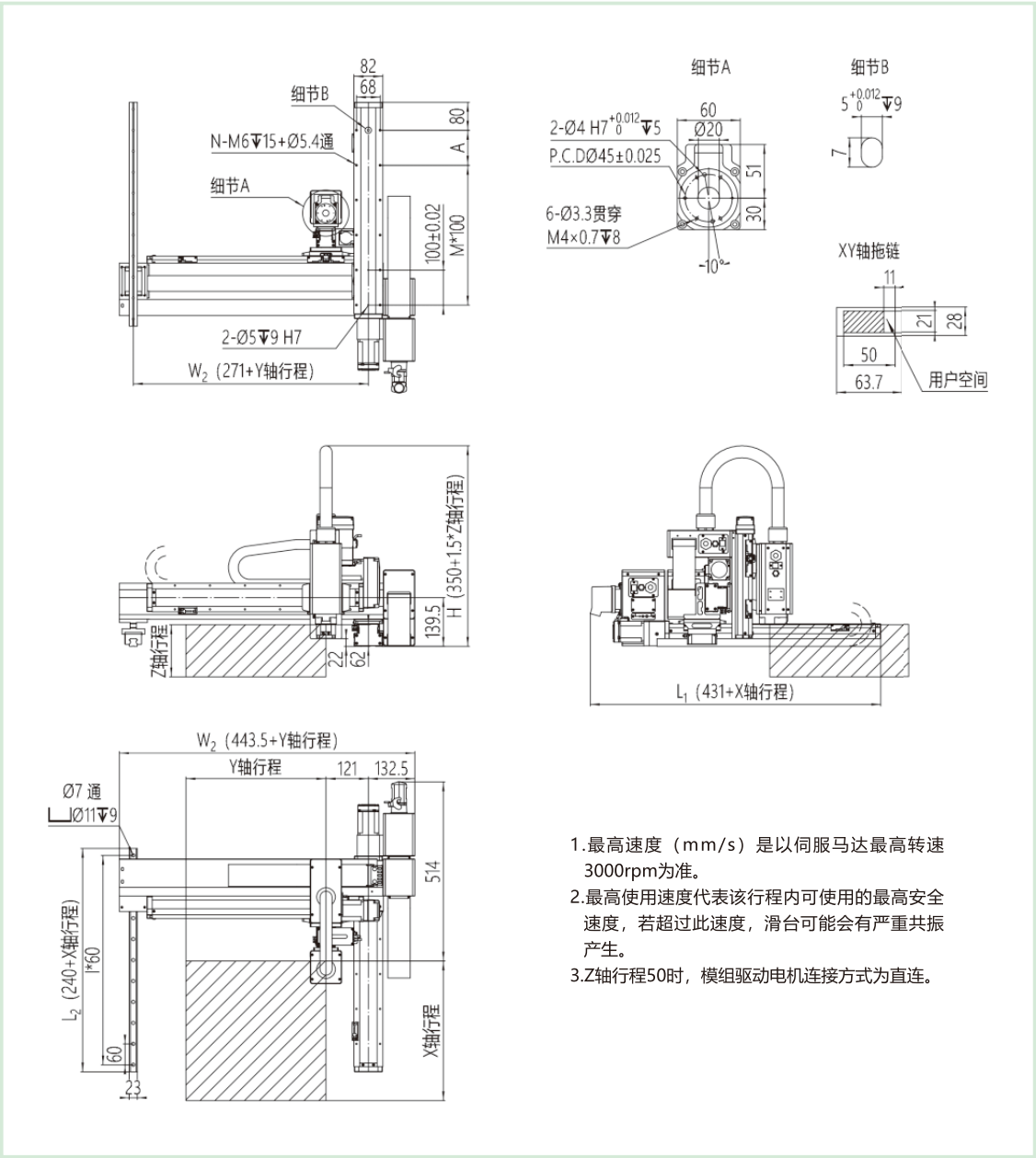
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
A	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		
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24		
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20		
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431		
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240		
最高使用速度mm/s																500					

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800					Z轴行程	50	100	150	200
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5					H	425	500	575	650
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071					最高使用速度mm/s	250			
最高使用速度mm/s	500									450								

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人**
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人**
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人**
 - 六轴机器人
- 智能搬运机器人**

G8-□□-F8-□-V-□□□-3 尺寸图



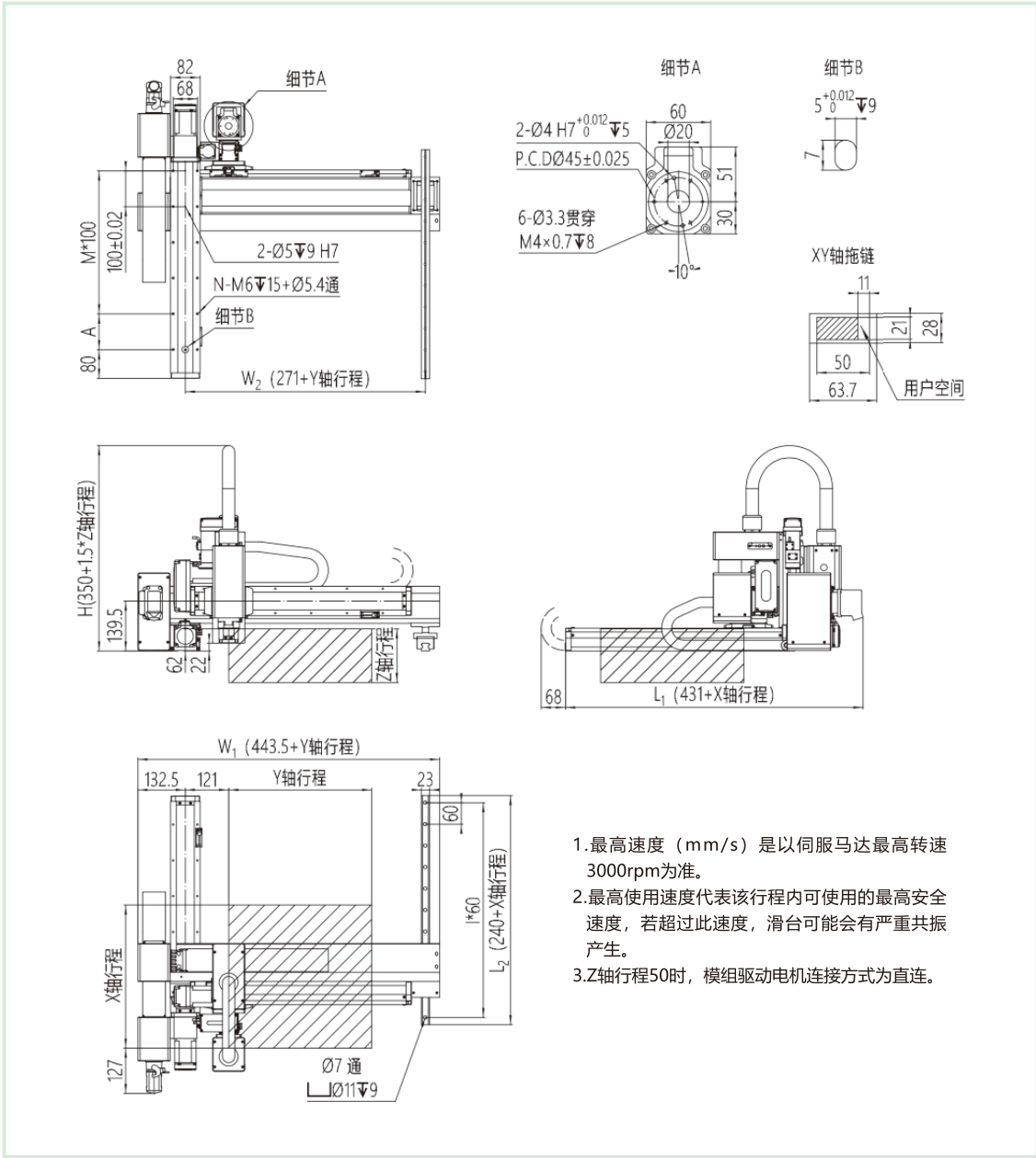
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

G8-□□-F8-□-V-□□□-4 尺寸图



单位: mm

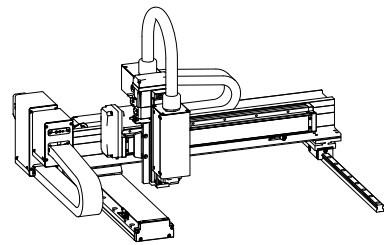
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

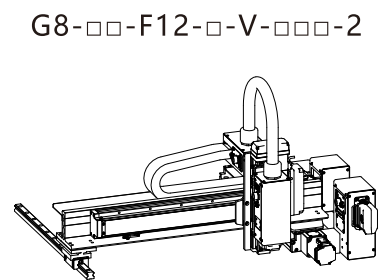
Z轴行程	50	100	150	200
H	425	500	575	650
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

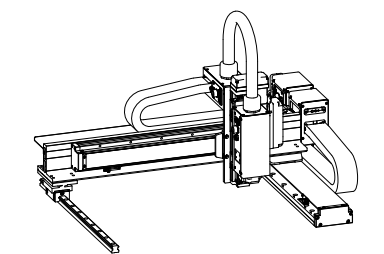
● G8-□□-F12-□-V-□□□-□ 性能参数



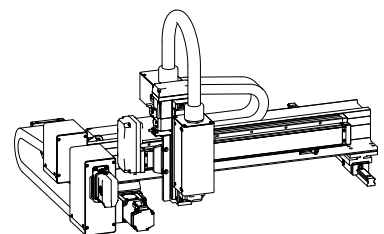
项目	G8模块		F12模块	V模块
	Y轴	Z轴	X轴	R轴
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B
丝杆导程/mm	20	5	20	减速比 <i>i</i> =18
最高速度mm/s	1000	250	1000	200rpm
行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100
重复定位精度/mm	±0.03			
最大载荷/kg	4.5			
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



项目	G8模块		F12模块	V模块
	Y轴	Z轴	X轴	R轴
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B
丝杆导程/mm	20	5	20	减速比 <i>i</i> =18
最高速度mm/s	1000	250	1000	200rpm
行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100
重复定位精度/mm	±0.03			
最大载荷/kg	4.5			
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



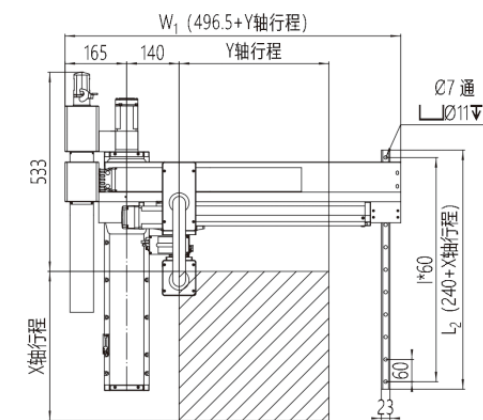
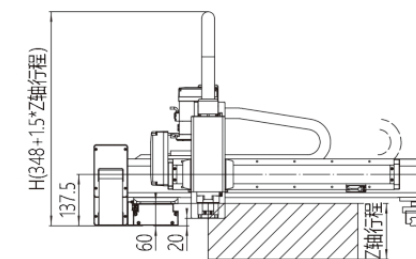
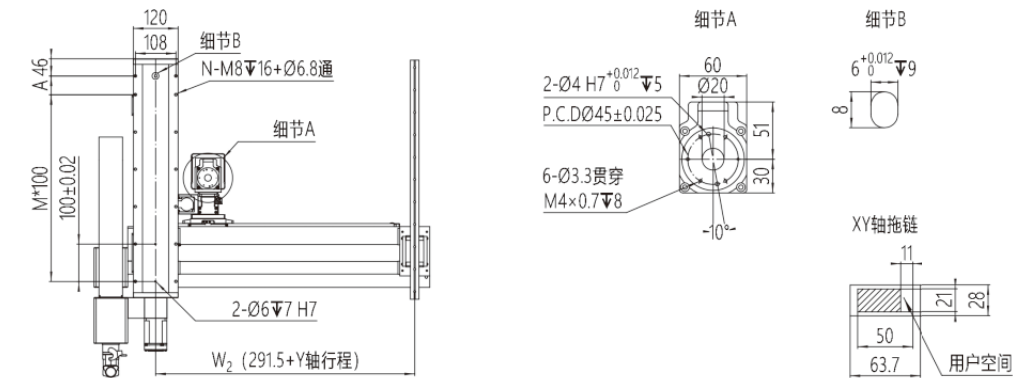
项目	G8模块		F12模块	V模块
	Y轴	Z轴	X轴	R轴
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B
丝杆导程/mm	20	5	20	减速比 <i>i</i> = 18
最高速度mm/s	1000	250	1000	200rpm
行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100
重复定位精度/mm	±0.03			
最大载荷/kg	4.5			
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



项目	G8模块		F12模块	V模块
	Y轴	Z轴	X轴	R轴
轴型式	GTH8	GTH5	GTH12	GT60-B
丝杆导程/mm	20	5	20	减速比 <i>i</i> = 18
最高速度mm/s	1000	250	1000	200rpm
行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400	100
重复定位精度/mm	±0.03			
最大载荷/kg	4.5			
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● G8-□□-F12-□-V-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时，模组驱动电机连接方式为直连。

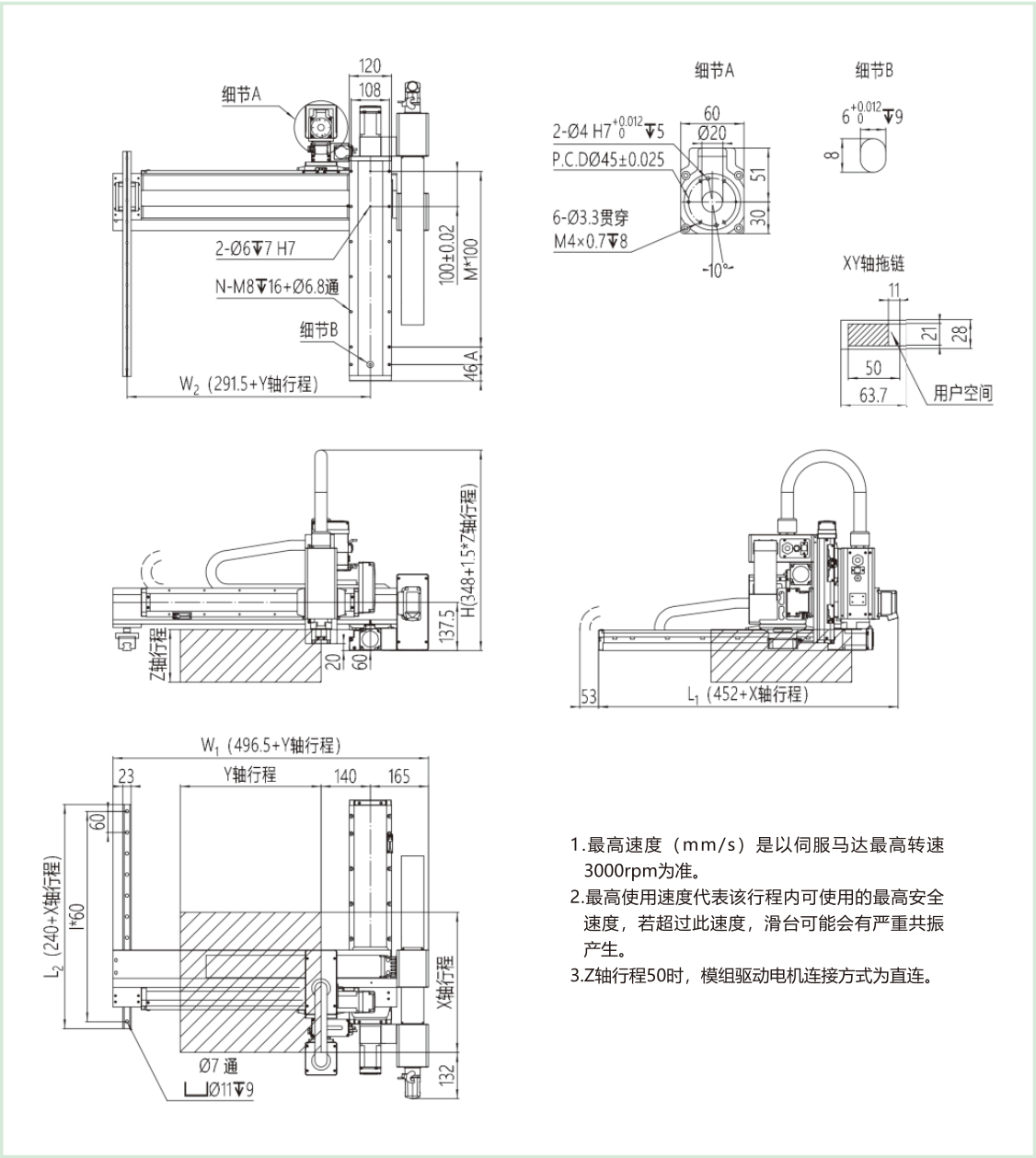
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000							900	

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

G8-□□-F12-□-V-□□□-2 尺寸图



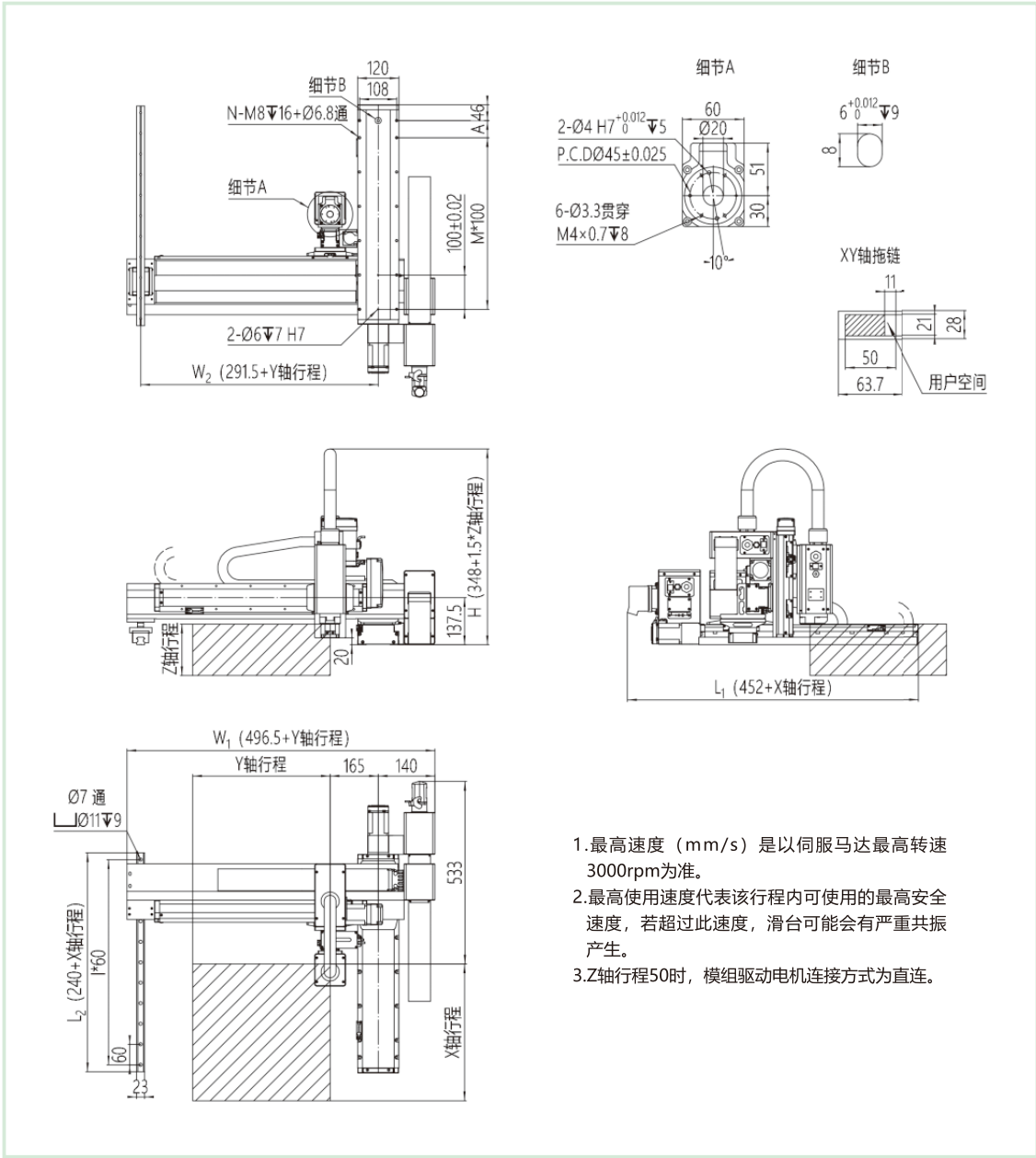
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

G8-□□-F12-□-V-□□□-3 尺寸图



单位: mm

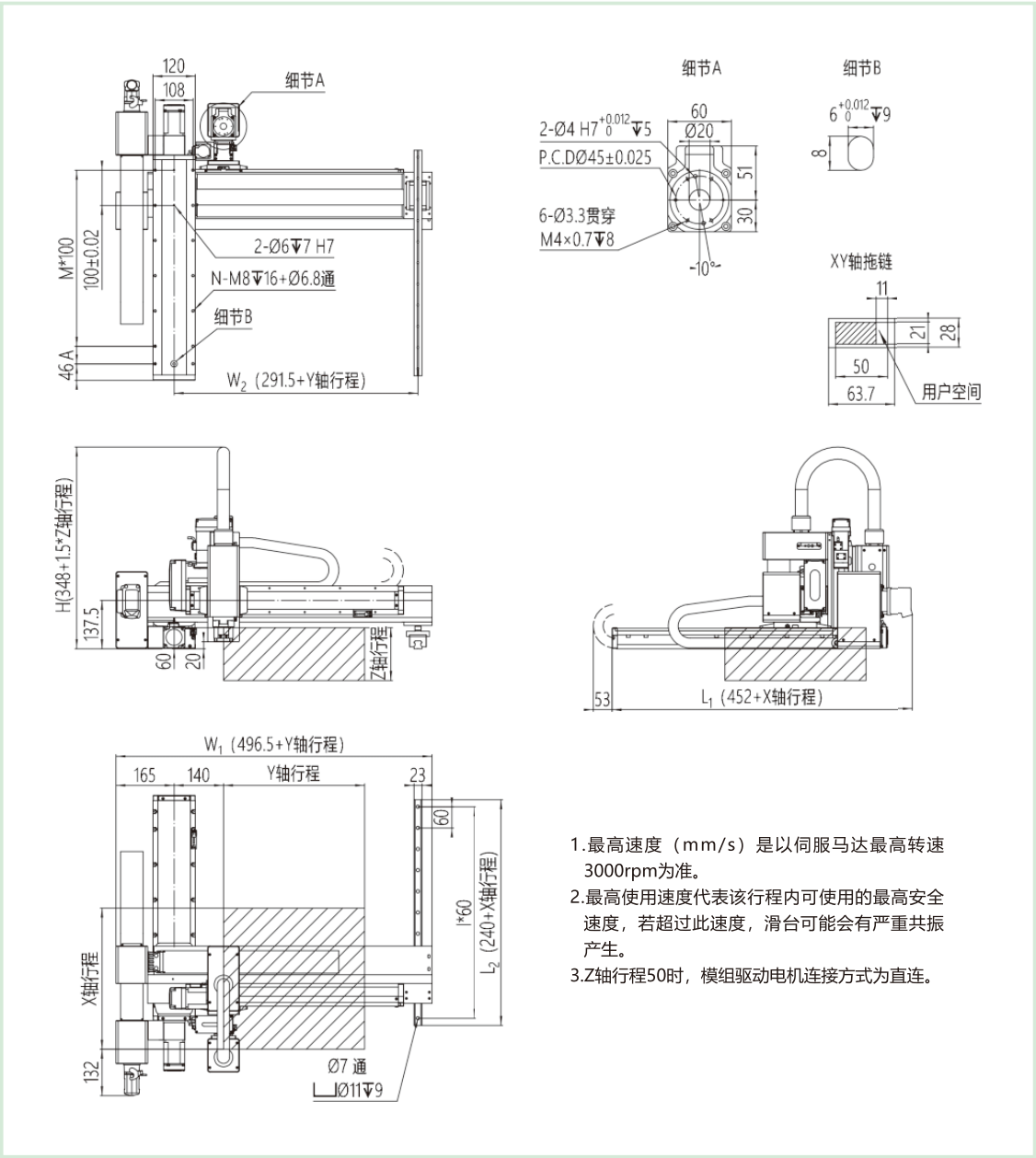
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

G8-□□-F12-□-V-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	50	100	150	200
H	423	498	573	648
最高使用速度mm/s	250			

G12-□□-F12-□-V-□□□-□ 性能参数

G12-□□-F12-□-V-□□□-1	项目	G12模块		F12模块	V模块
		Y轴	Z轴	X轴	R轴
	轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B
	丝杆导程/mm	20	5	20	减速比i=18
	最高速度mm/s	1000	250	1000	300rpm
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	最大载荷/kg	10			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

G12-□□-F12-□-V-□□□-2	项目	G12模块		F12模块	V模块
		Y轴	Z轴	X轴	R轴
	轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B
	丝杆导程/mm	20	5	20	减速比i=18
	最高速度mm/s	1000	250	1000	300rpm
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	最大载荷/kg	10			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

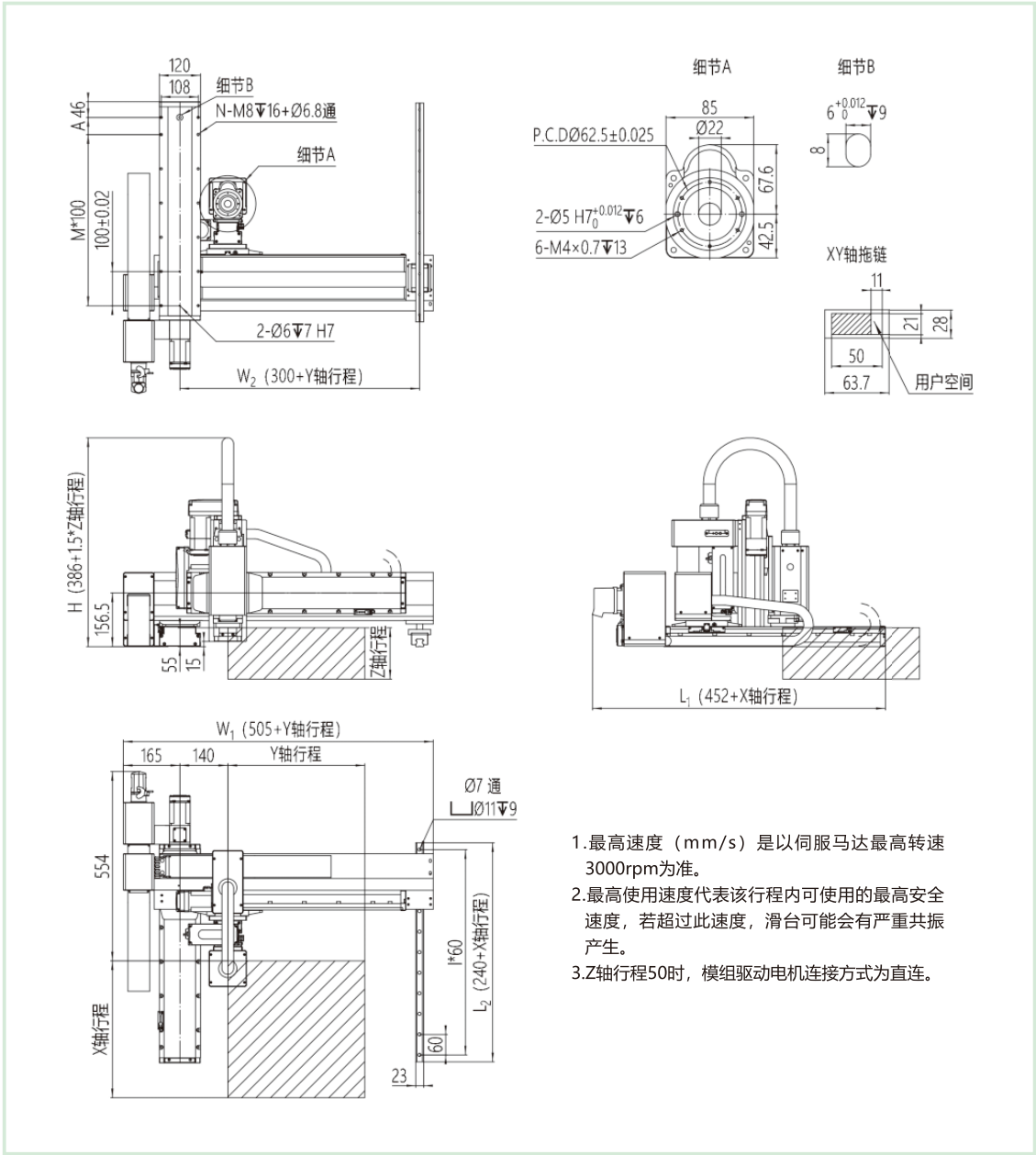
G12-□□-F12-□-V-□□□-3	项目	G12模块		F12模块	V模块
		Y轴	Z轴	X轴	R轴
	轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B
	丝杆导程/mm	20	5	20	减速比i=18
	最高速度mm/s	1000	250	1000	300rpm
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	最大载荷/kg	10			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

G12-□□-F12-□-V-□□□-4	项目	G12模块		F12模块	V模块
		Y轴	Z轴	X轴	R轴
	轴型式	GTH12	GTH8	GTH12	GT85-B
	丝杆导程/mm	20	5	20	减速比i=18
	最高速度mm/s	1000	250	1000	300rpm
	行程/mm	400-800	50-200	100-1000	
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	最大载荷/kg	10			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□□-F12-□-V-□□□-1 尺寸图



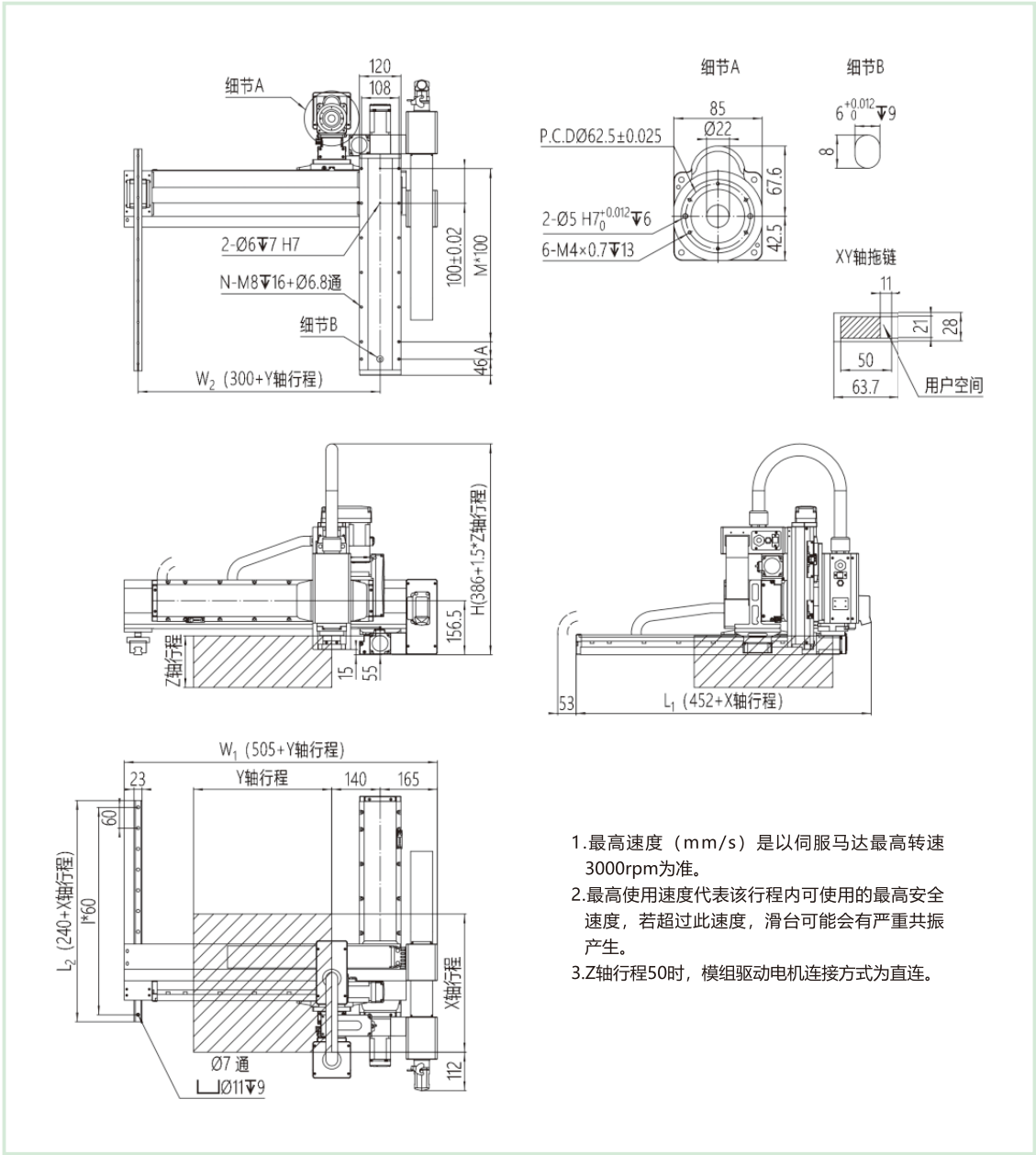
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000			
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26			
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20			
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452			
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240			
最高使用速度mm/s	1000															900				800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800					Z轴行程	50	100	150	200
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305					H	461	536	611	686
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100					最高使用速度mm/s	250			
最高使用速度mm/s	1000									900								

● G12-□□-F12-□-V-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

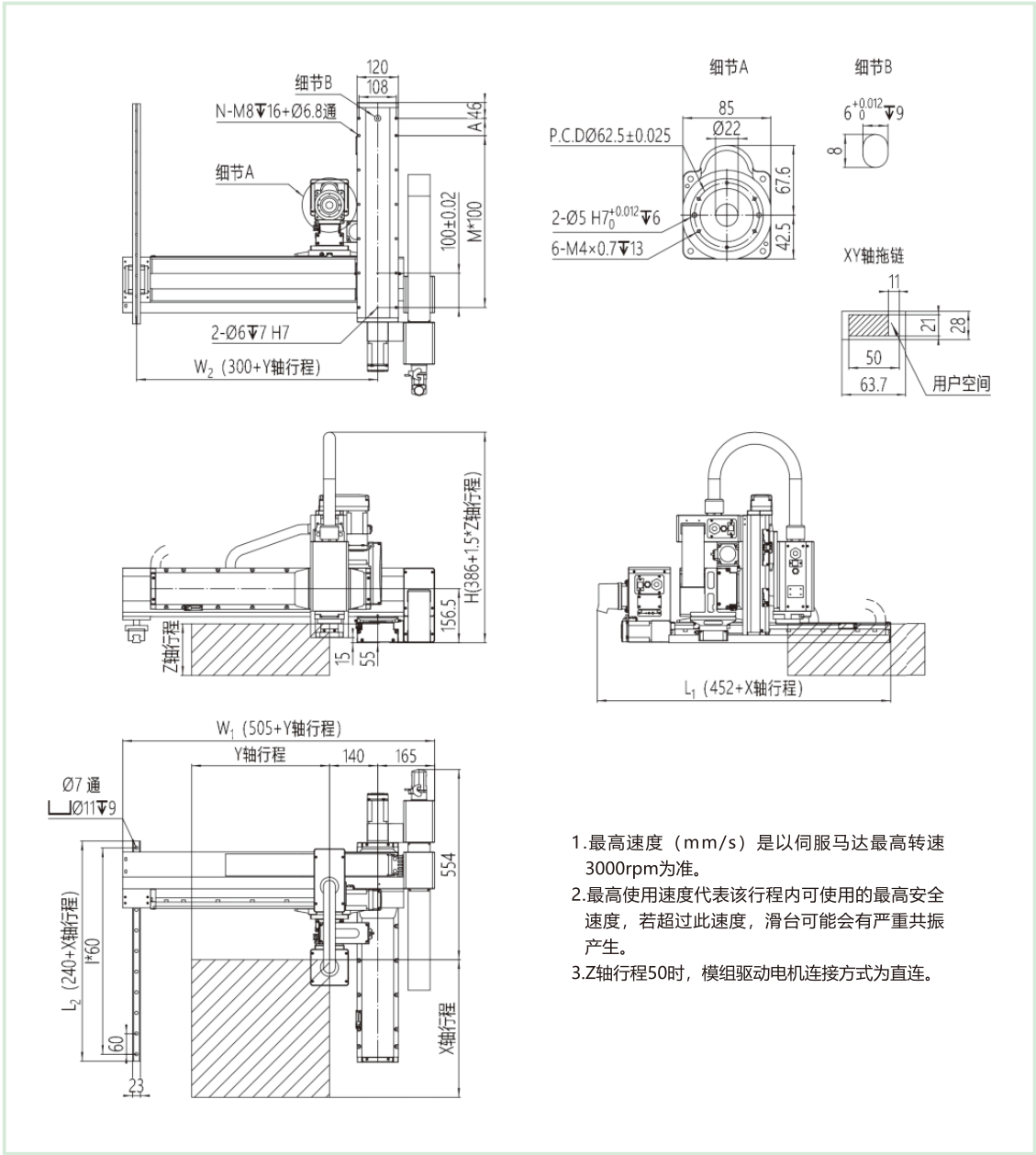
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000			
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50			
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11			
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26			
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20			
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452			
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240			
最高使用速度mm/s	1000															900				800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程				50	100	150	200
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305	H				461	536	611	686
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	最高使用速度mm/s				250			
最高使用速度mm/s	1000								900								

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● G12-□□-F12-□-V-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

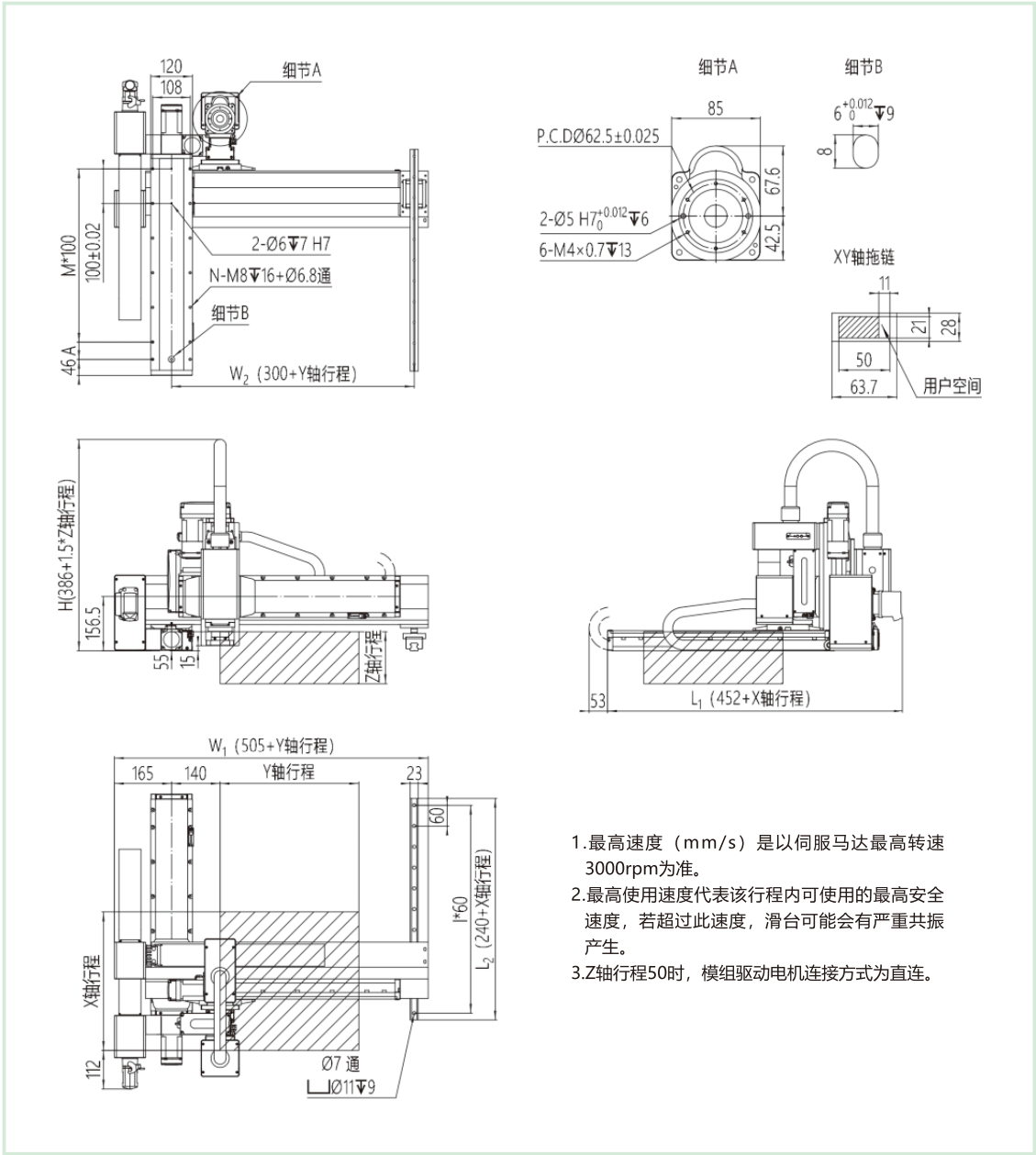
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								900

Z轴行程	50	100	150	200
H	461	536	611	686
最高使用速度mm/s	250			

● G12-□□-F12-□-V-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。
- 3.Z轴行程50时, 模组驱动电机连接方式为直连。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

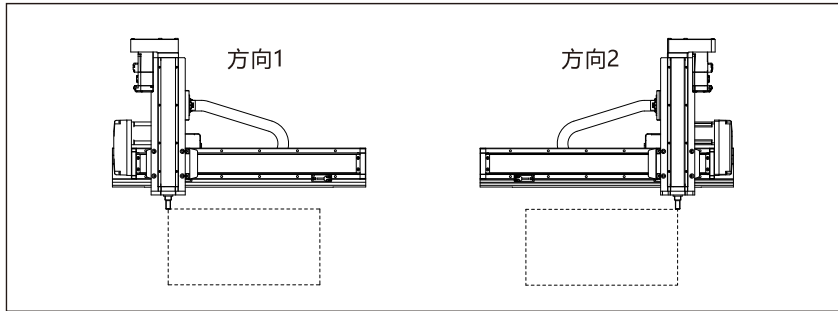
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								900

Z轴行程	50	100	150	200
H	461	536	611	686
最高使用速度mm/s	250			

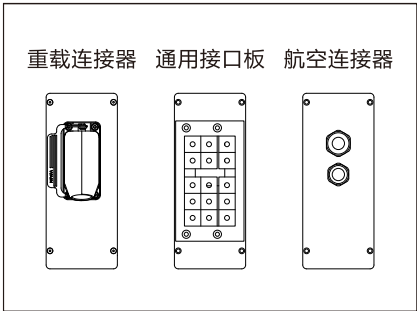
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视



接口类型



产品参数

T8-4020-TPA-1

模块规格

5

8

12

Y轴行程

10

...

95

00

行程100mm

...

行程950mm

行程1000mm

间隔50mm

Z轴行程

10

...

30

行程100mm

...

行程300mm

间隔50mm

滑台品牌

T

S

L

A

P

TOYO

伺服品牌

P

H

S

T

M

松下

汇川

西门子

台达

三菱

接口类型

A

B

C

重载连接器

通用接口板

航空连接器

组合方向

1

2

方向1

方向2

T5-□□-□□□-□ 性能参数

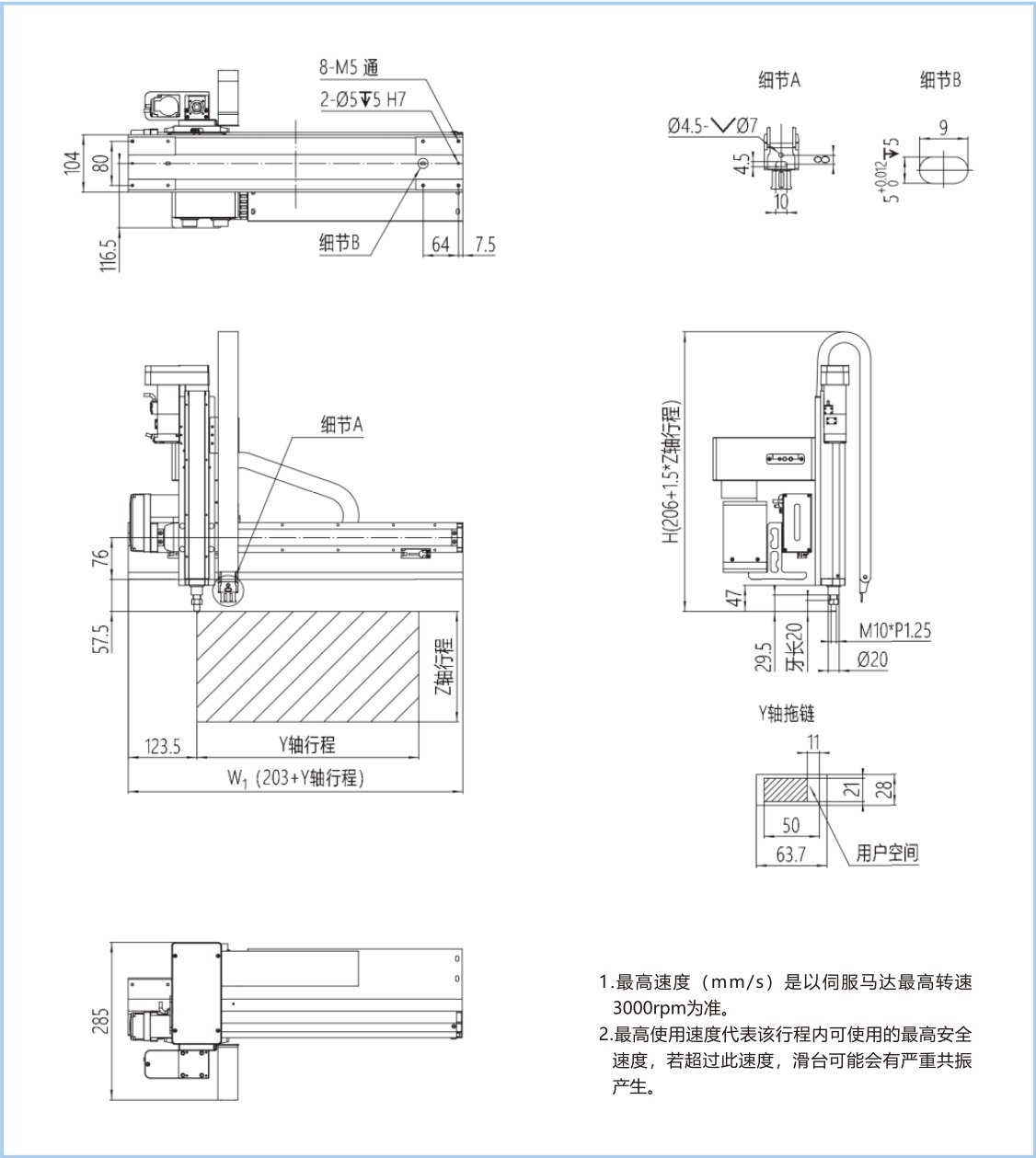
	项目	G5模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH5	GT4
	丝杆导程/mm	10	12
	最高速度mm/s	500	600
	行程/mm	100-800	100-300
	AC伺服马达/W	100	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	2	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	
	项目	G5模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH5	GT4
	丝杆导程/mm	10	12
	最高速度mm/s	500	600
	行程/mm	100-800	100-300
	AC伺服马达/W	100	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	2	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T5-□□-□□□-1 尺寸图

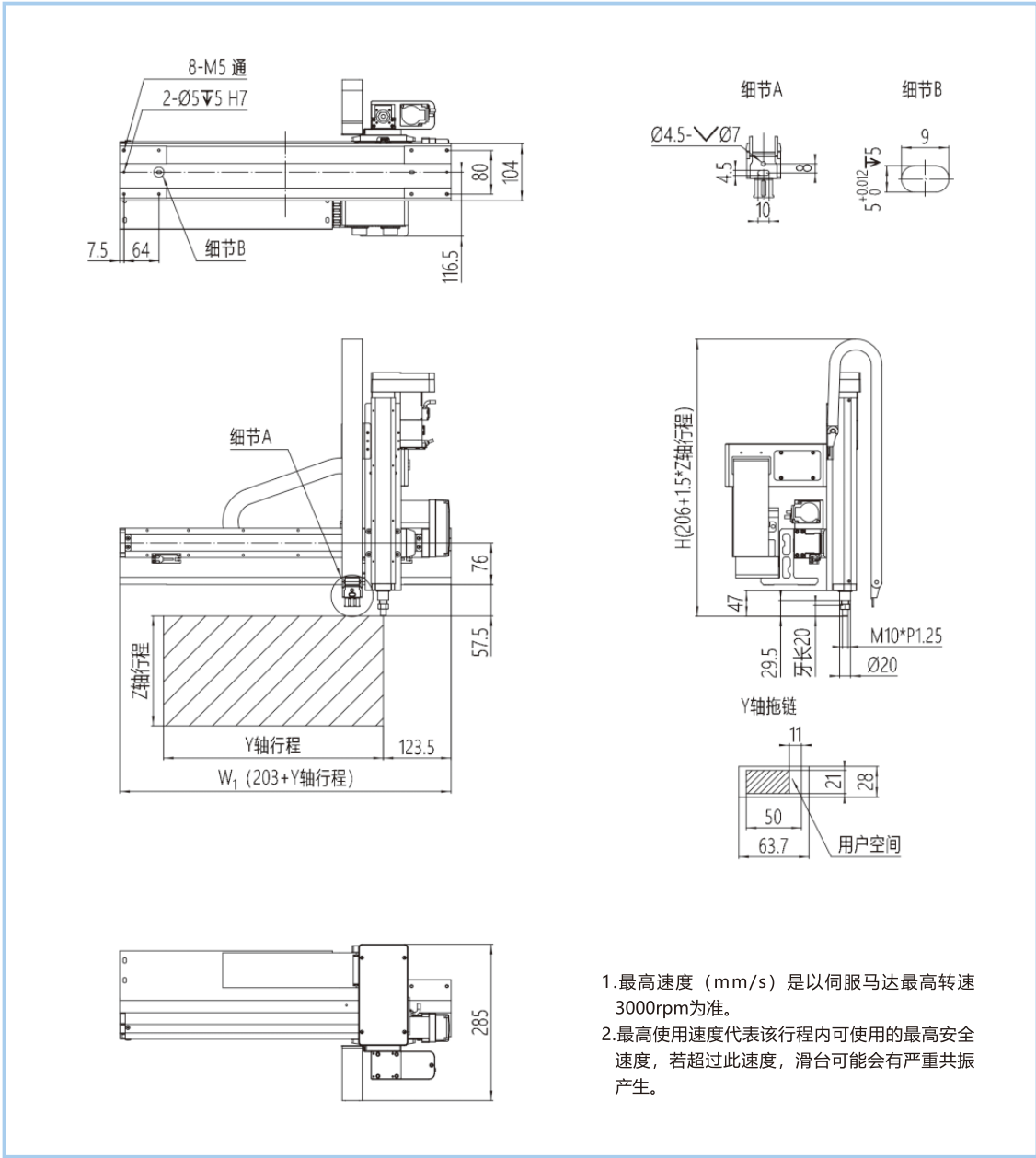


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
最高使用速度mm/s	500											450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	356	431	506	581	656
最高使用速度mm/s	600				

T5-□□-□□□-2 尺寸图



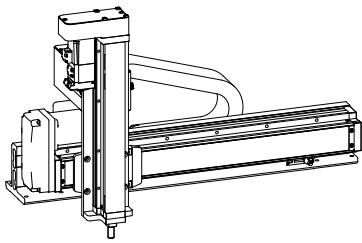
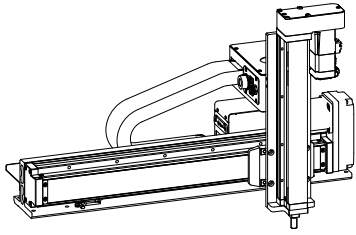
单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953	1003
最高使用速度mm/s	500											450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	356	431	506	581	656
最高使用速度mm/s	600				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

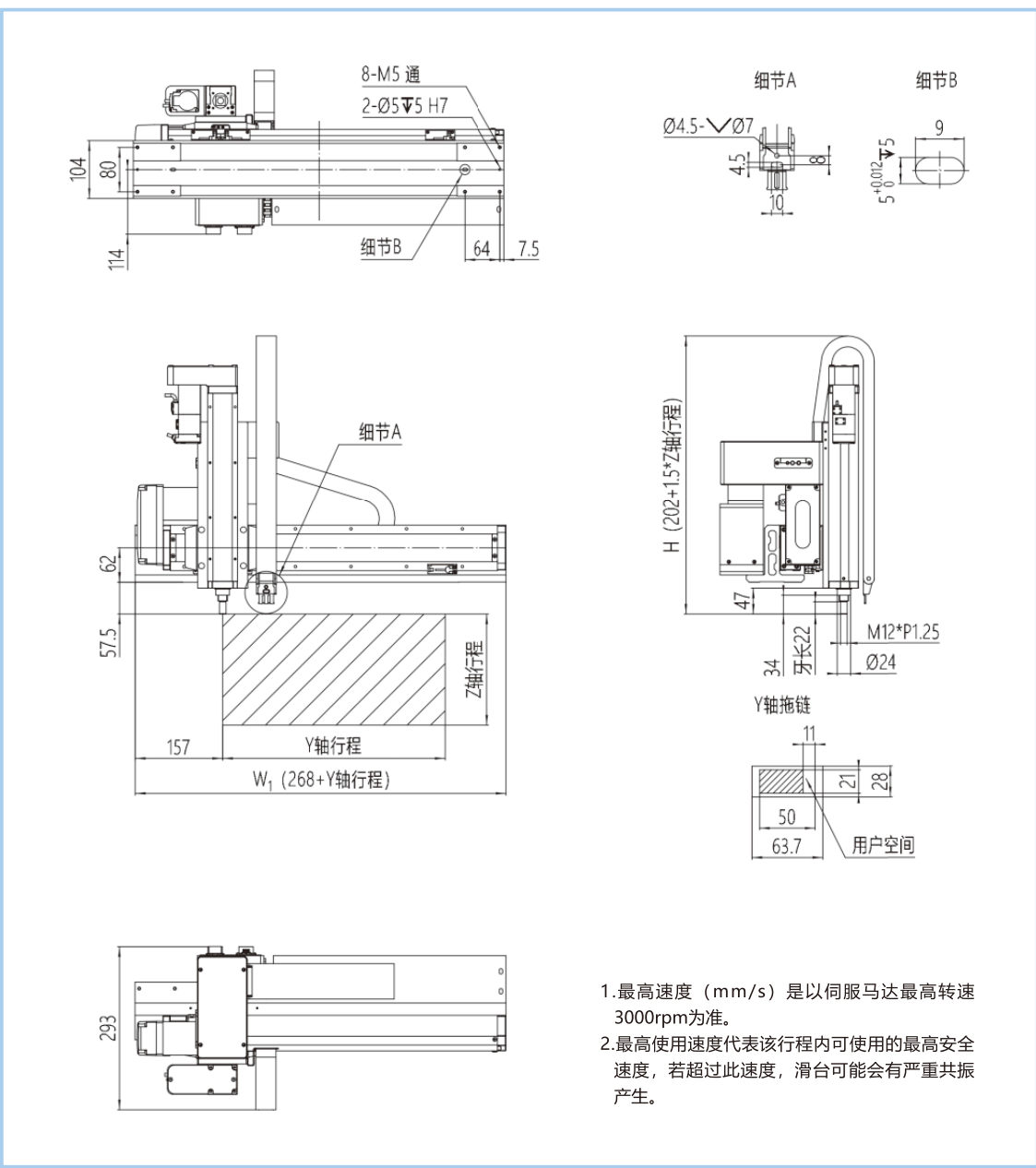
T8-□□-□□□-□ 性能参数

T8-□□-□□□-1 	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	GTYS
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
T8-□□-□□□-2 	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	
	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	GTYS
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

T8-□□-□□□-1 尺寸图



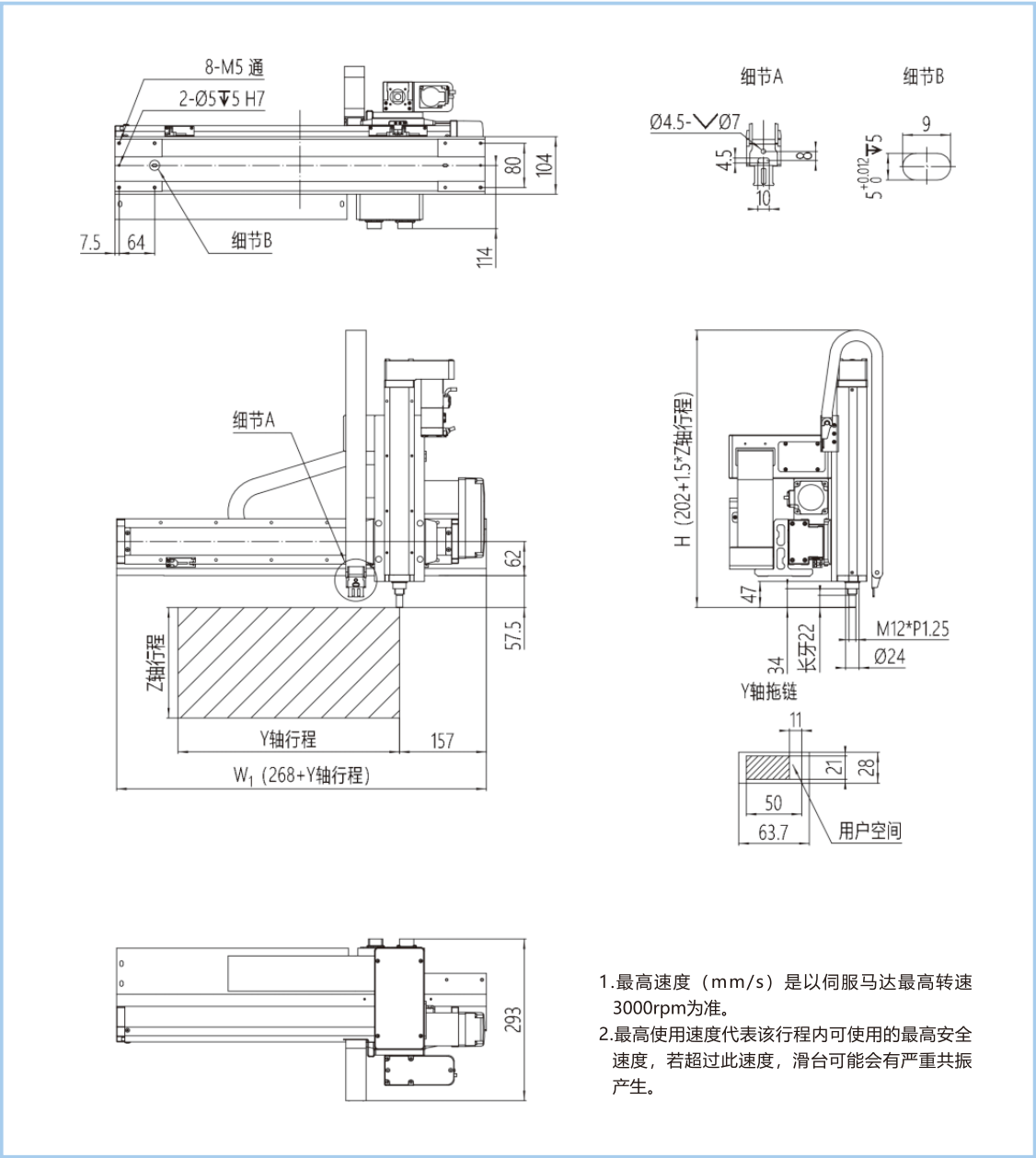
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268
最高使用速度mm/s	1000																		
Z轴行程	100	150	200	250	300														
H	352	427	502	577	652														
最高使用速度mm/s	500																		

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T8-□□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	352	427	502	577	652
最高使用速度mm/s	500				

T12-□□-□□□-□ 性能参数

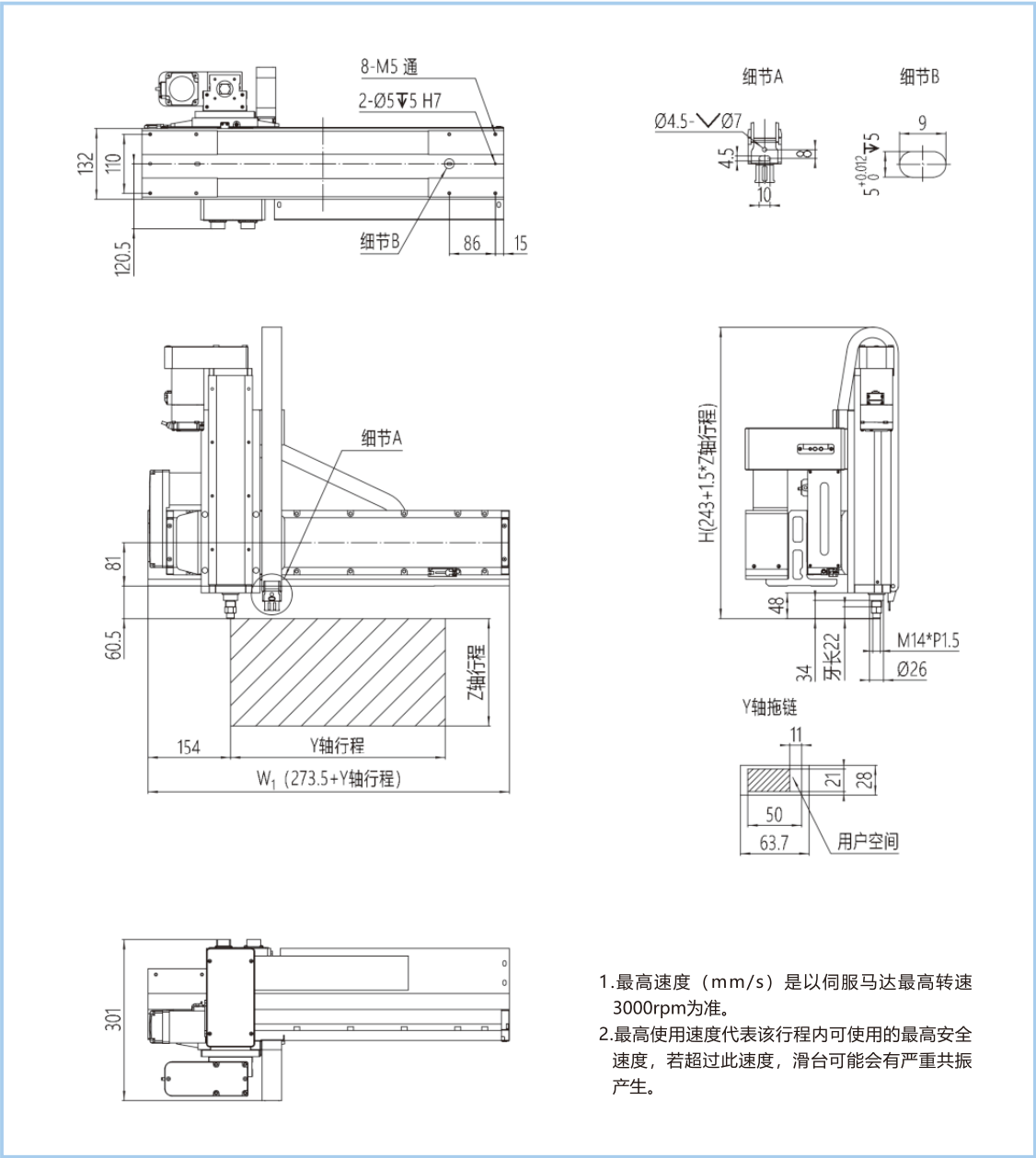
T12-□□-□□□-1	项目	G12模块	
		Y轴	Z轴
T12-□□-□□□-2	轴型式	GTH12	GTY8
	丝杆导程/mm	32	10
	最高速度mm/s	1600	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	400+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	8	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T12-□□-□□□-1 尺寸图



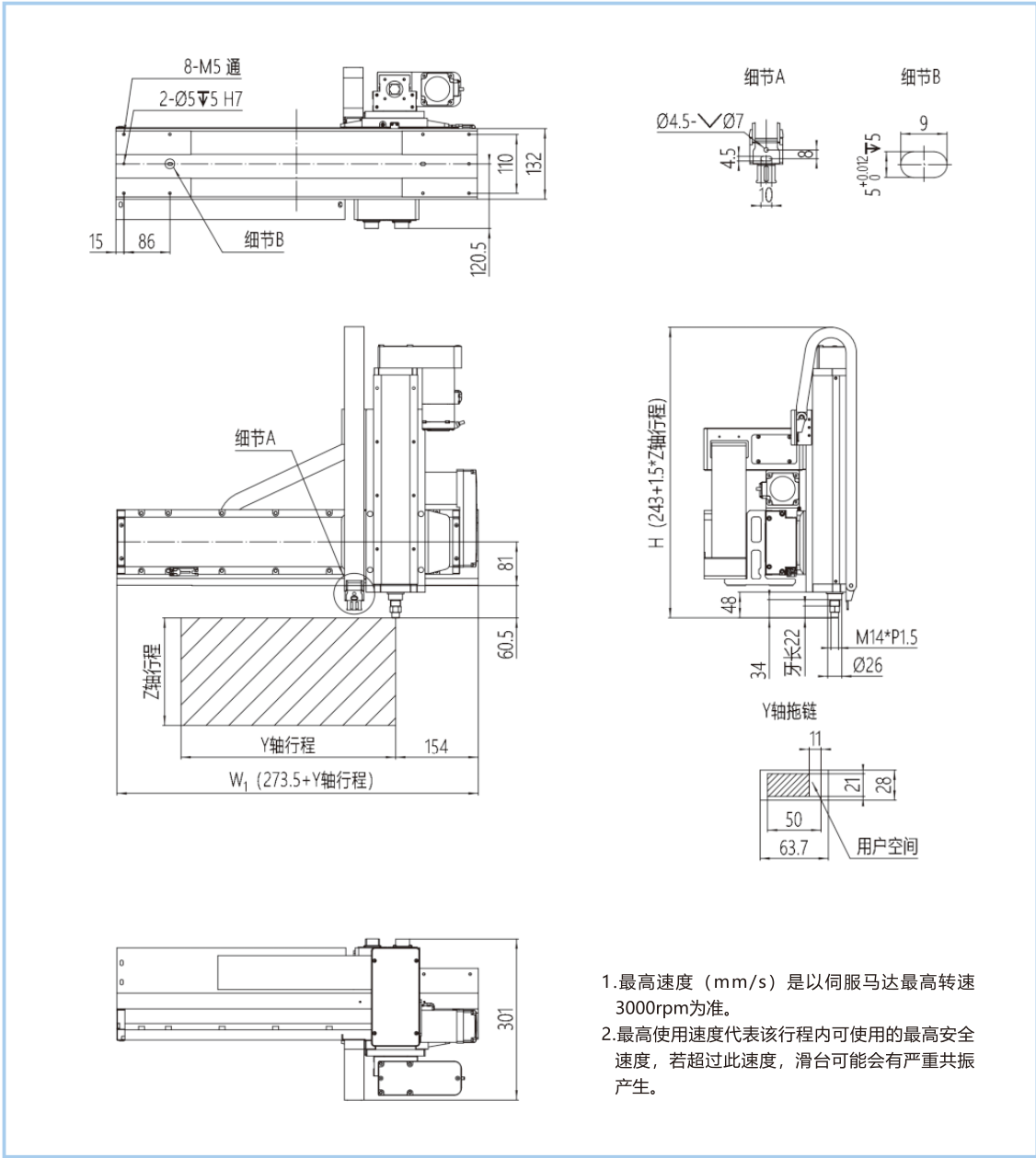
1. 最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm 为准。
2. 最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	393	468	543	618	693
最高使用速度mm/s	500				

● T12-□□-□□□-2 尺寸图



1. 最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm 为准。
2. 最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	393	468	543	618	693
最高使用速度mm/s	500				

机器人
控制系统

机器人介绍

应用示例

G系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型2轴

悬臂型3轴

悬臂型4轴

龙门型2轴

龙门型3轴

龙门型4轴

T系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

Y系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

D系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

P系列
关节机器人

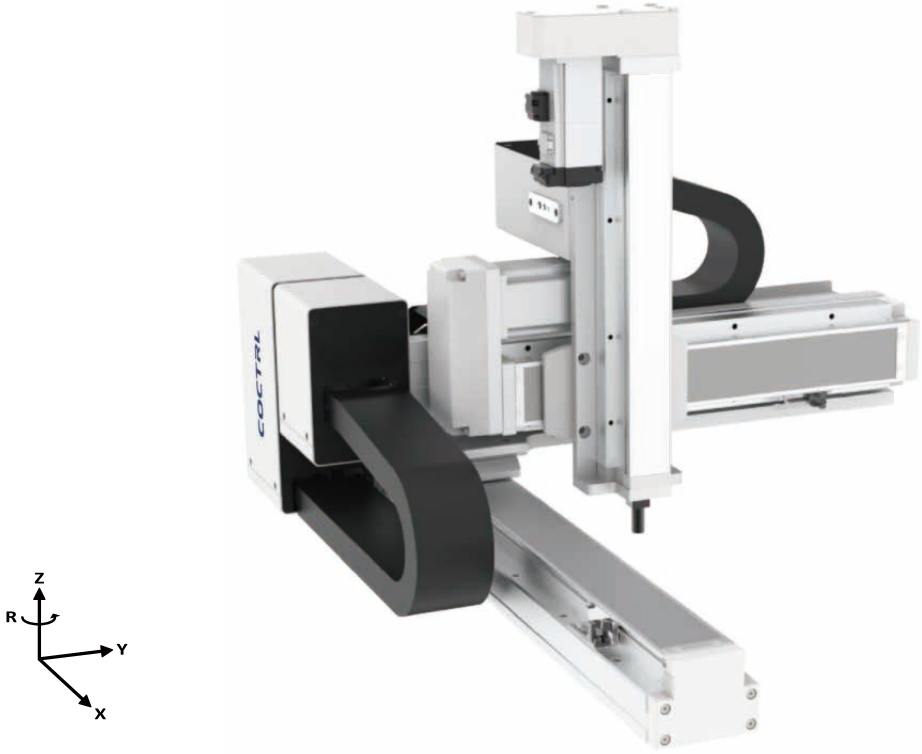
直线型

旋转型

Scara
机器人

六轴机器人

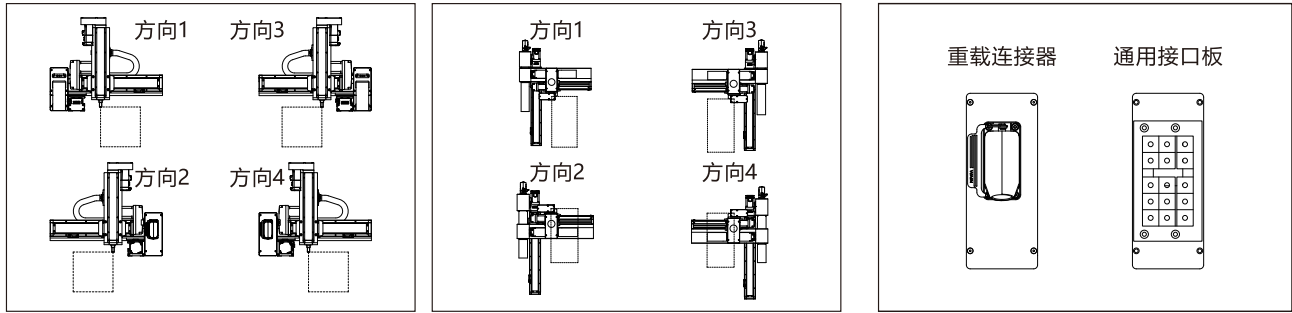
智能搬运
机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

T8-2015-L8-40-T

P

A-1

模块规格	
5	
8	
12	

Y轴行程	
10	行程100mm
...	...
40	行程400mm
间隔50mm	

Z轴行程	
10	行程100mm
...	...
30	行程300mm
间隔50mm	

模块规格	
8	
12	

X轴行程	
10	行程100mm
...	...
95	行程950mm
00	行程1000mm
间隔50mm	

滑台品牌	
T	TOYO
S	
L	
A	
P	

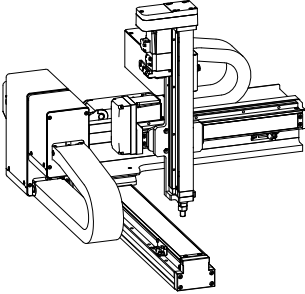
伺服品牌	
P	松下
H	汇川
S	西门子
T	台达
M	三菱

接口类型	
A	重载连接器
B	通用接口板

组合方向	
1	方向1
2	方向2
3	方向3
4	方向4

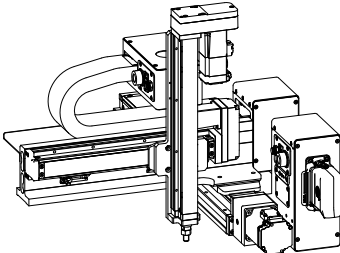
T5-□□-L8-□-□□□-□ 性能参数

T5-□□-L8-□-□□□-1



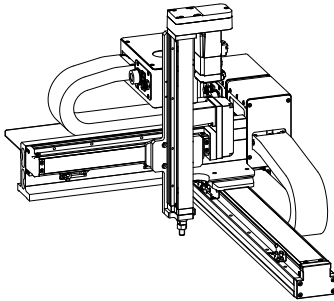
项目	T5模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH5	GTY4	GTH8				
丝杆导程/mm	10	12	20				
最高速度mm/s	500	600	1000				
行程/mm	100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W	100	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	2						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	2	2	2	1.8	1.6	1.3	1
150	2	2	2	1.6	1.4	1.1	0.8
200	2	2	2	1.4	1.2	0.9	0.6
250	2	2	2	1.2	1	0.7	0.4
300	2	2	2	1	0.8	0.5	0.2

T5-□□-L8-□-□□□-2



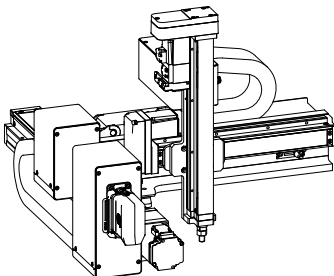
项目	T5模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH5	GTY4	GTH8				
丝杆导程/mm	10	12	20				
最高速度mm/s	500	600	1000				
行程/mm	100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W	100	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	2						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	2	2	2	1.8	1.6	1.3	1
150	2	2	2	1.6	1.4	1.1	0.8
200	2	2	2	1.4	1.2	0.9	0.6
250	2	2	2	1.2	1	0.7	0.4
300	2	2	2	1	0.8	0.5	0.2

T5-□□-L8-□-□□□-3



项目	T5模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH5	GTY4	GTH8				
丝杆导程/mm	10	12	20				
最高速度mm/s	500	600	1000				
行程/mm	100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W	100	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	2						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	2	2	2	1.8	1.6	1.3	1
150	2	2	2	1.6	1.4	1.1	0.8
200	2	2	2	1.4	1.2	0.9	0.6
250	2	2	2	1.2	1	0.7	0.4
300	2	2	2	1	0.8	0.5	0.2

T5-□□-L8-□-□□□-4

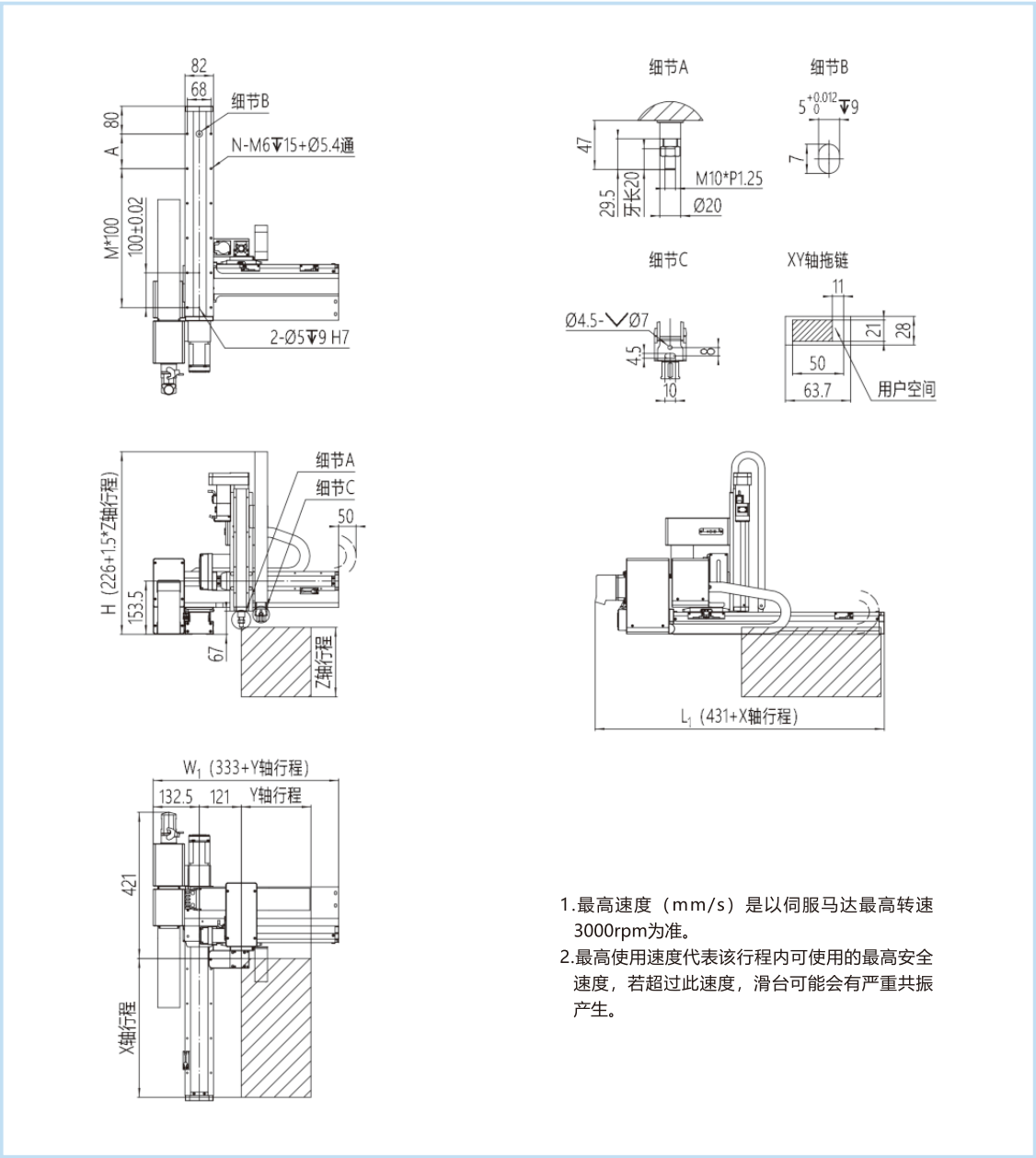


项目	T5模块		L8模块				
	Y轴	Z轴	X轴				
轴型式	GTH5	GTY4	GTH8				
丝杆导程/mm	10	12	20				
最高速度mm/s	500	600	1000				
行程/mm	100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W	100	100+刹车	400				
重复定位精度/mm	±0.03						
最大载荷/kg	2						
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	2	2	2	1.8	1.6	1.3	1
150	2	2	2	1.6	1.4	1.1	0.8
200	2	2	2	1.4	1.2	0.9	0.6
250	2	2	2	1.2	1	0.7	0.4
300	2	2	2	1	0.8	0.5	0.2

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T5-□□-L8-□-□□□-1 尺寸图

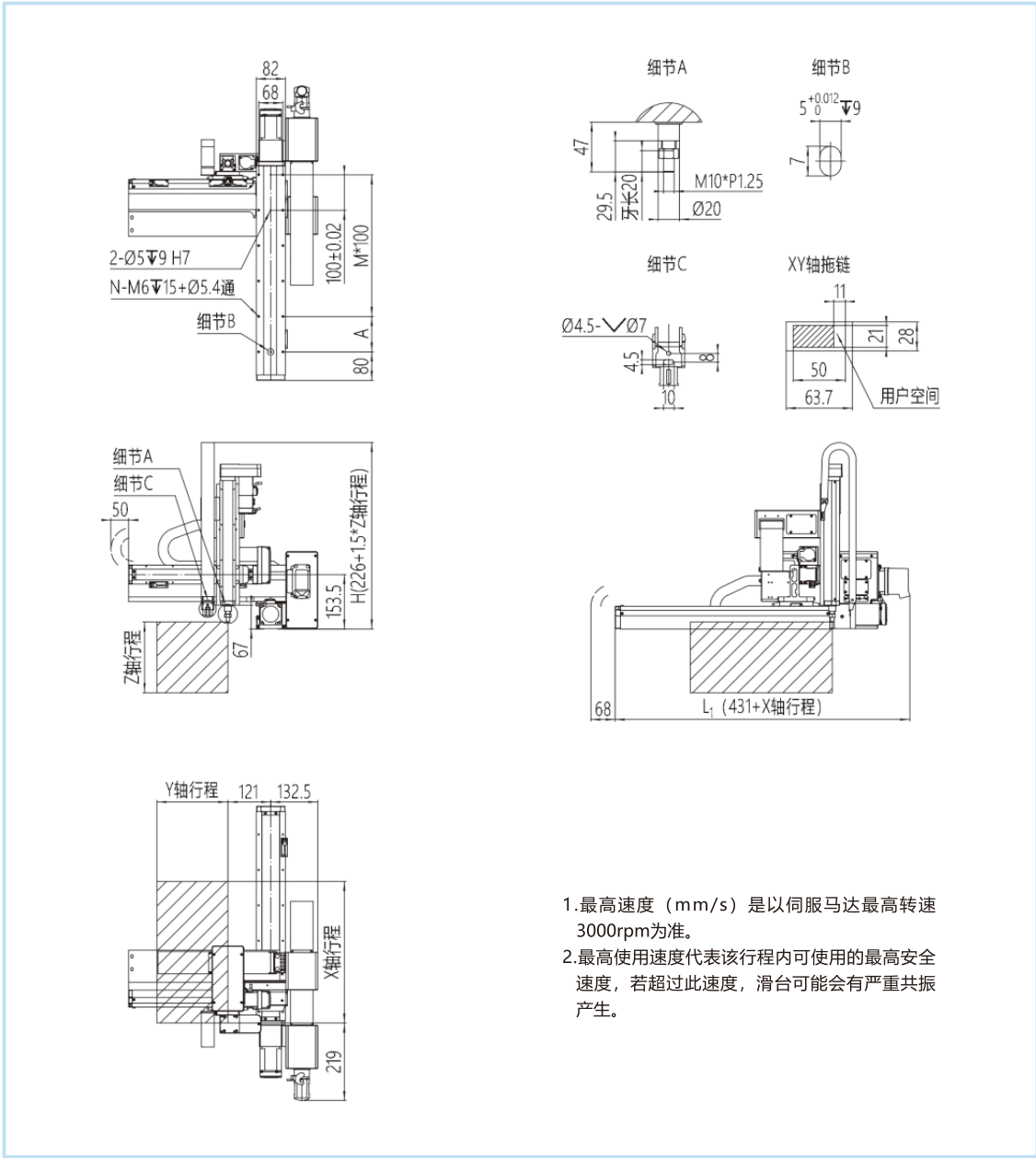


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400																										
W1	433	483	533	583	633	683	733																										
最高使用速度mm/s	500																																
Z轴行程	100	150	200	250	300																												
H	376	451	526	601	676																												
最高使用速度mm/s	600																																

T5-□□-L8-□-□□□-2 尺寸图

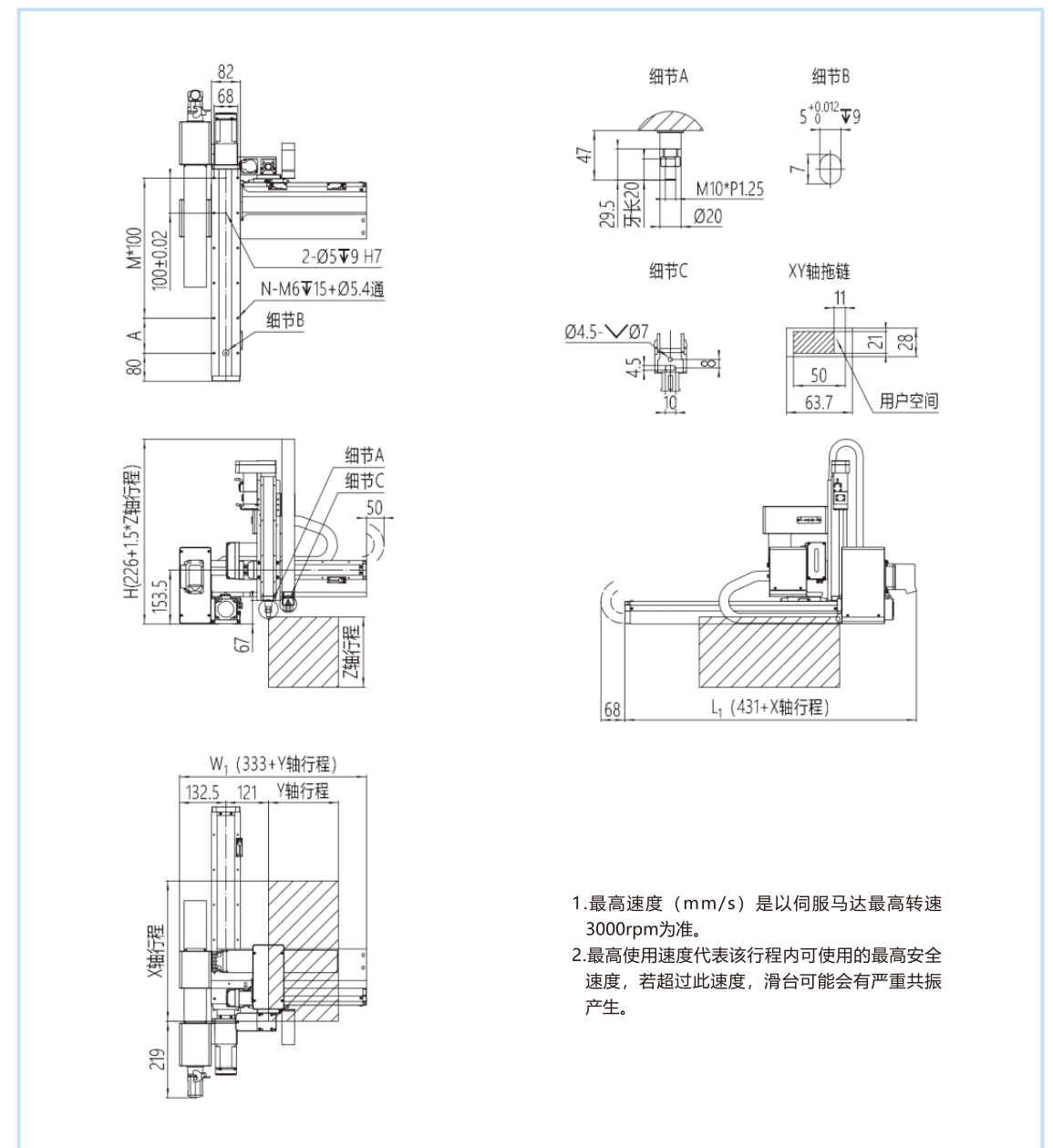


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500	
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400													
W1	433	483	533	583	633	683	733													
最高使用速度mm/s	500																			
Z轴行程	100	150	200	250	300															
H	376	451	526	601	676															
最高使用速度mm/s	600																			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T5-□□-L8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

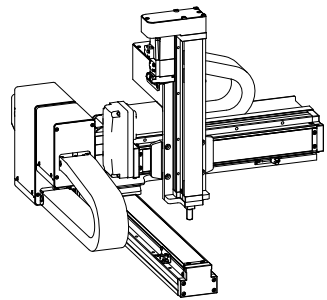
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	433	483	533	583	633	683	733
最高使用速度mm/s	500						

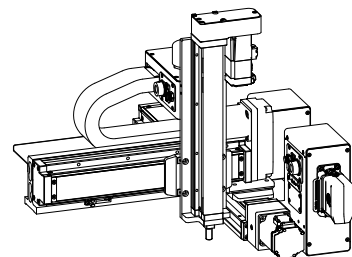
Z轴行程	100	150	200	250	300
H	376	451	526	601	676
最高使用速度mm/s	600				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

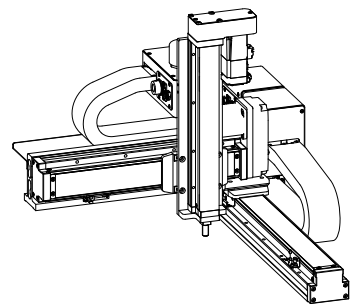
● T8-□□-L8-□-□□□-1 尺寸图



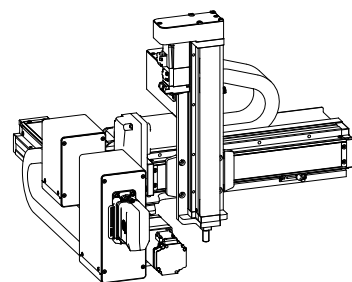
项目		T8模块			L8模块			
		Y轴		Z轴	X轴			
轴型式		GTH8		GTY5		GTH8		
丝杆导程/mm		10		10		10		
最高速度mm/s		500		500		500		
行程/mm		100-400		100-300		100-1000		
AC伺服马达/W		400		100+刹车		400		
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		5						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	3.6	2.6	1	0.6
150	5	5	5	5	3.4	2.4	0.8	0.4
200	5	5	4.6	3.3	2.3	0.7	0.3	
250	5	5	4.4	3.1	2.1	0.5	0.1	
300	5	5	4.2	3	2	0.4	0.1	



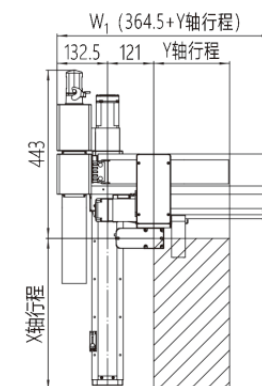
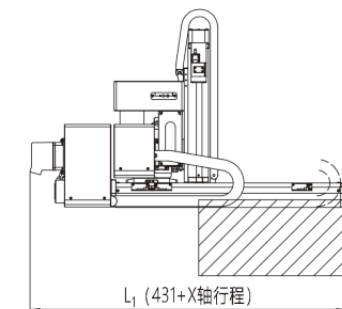
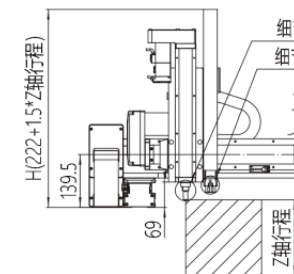
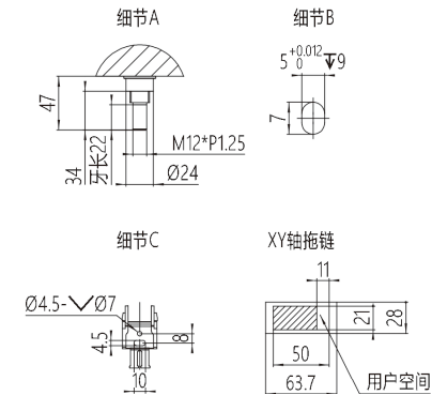
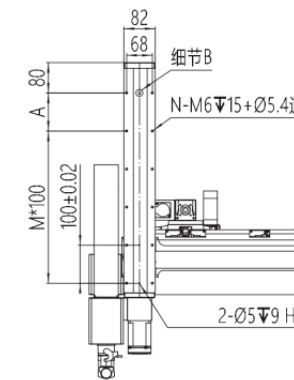
项目		T8模块		L8模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH8	GTY5	GTH8				
丝杆导程/mm		10	10	10				
最高速度mm/s		500	500	500				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		5						
适用环境		0~40℃、85%RH以下，无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	3.6	2.6	1	0.6	
150	5	5	5	3.4	2.4	0.8	0.4	
200	5	5	4.6	3.3	2.3	0.7	0.3	
250	5	5	4.4	3.1	2.1	0.5	0.1	
300	5	5	4.2	3	2	0.4	0.1	



项目		T8模块		L8模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH8	GTY5	GTH8				
丝杆导程/mm		10	10	10				
最高速度mm/s		500	500	500				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		5						
适用环境		0~40℃. 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	3.6	2.6	1	0.6
150	5	5	5	5	3.4	2.4	0.8	0.4
200	5	5	4.6	3.3	2.3	0.7	0.3	
250	5	5	4.4	3.1	2.1	0.5	0.1	
300	5	5	4.2	3	2	0.4	0.1	



项目		T8模块		L8模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH8	GTV5	GTH8				
丝杆导程/mm		10	10	10				
最高速度mm/s		500	500	500				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		5						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	3.6	2.6	1	0.6	
150	5	5	5	3.4	2.4	0.8	0.4	
200	5	5	4.6	3.3	2.3	0.7	0.3	
250	5	5	4.4	3.1	2.1	0.5	0.1	
300	5	5	4.2	3	2	0.4	0.1	



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

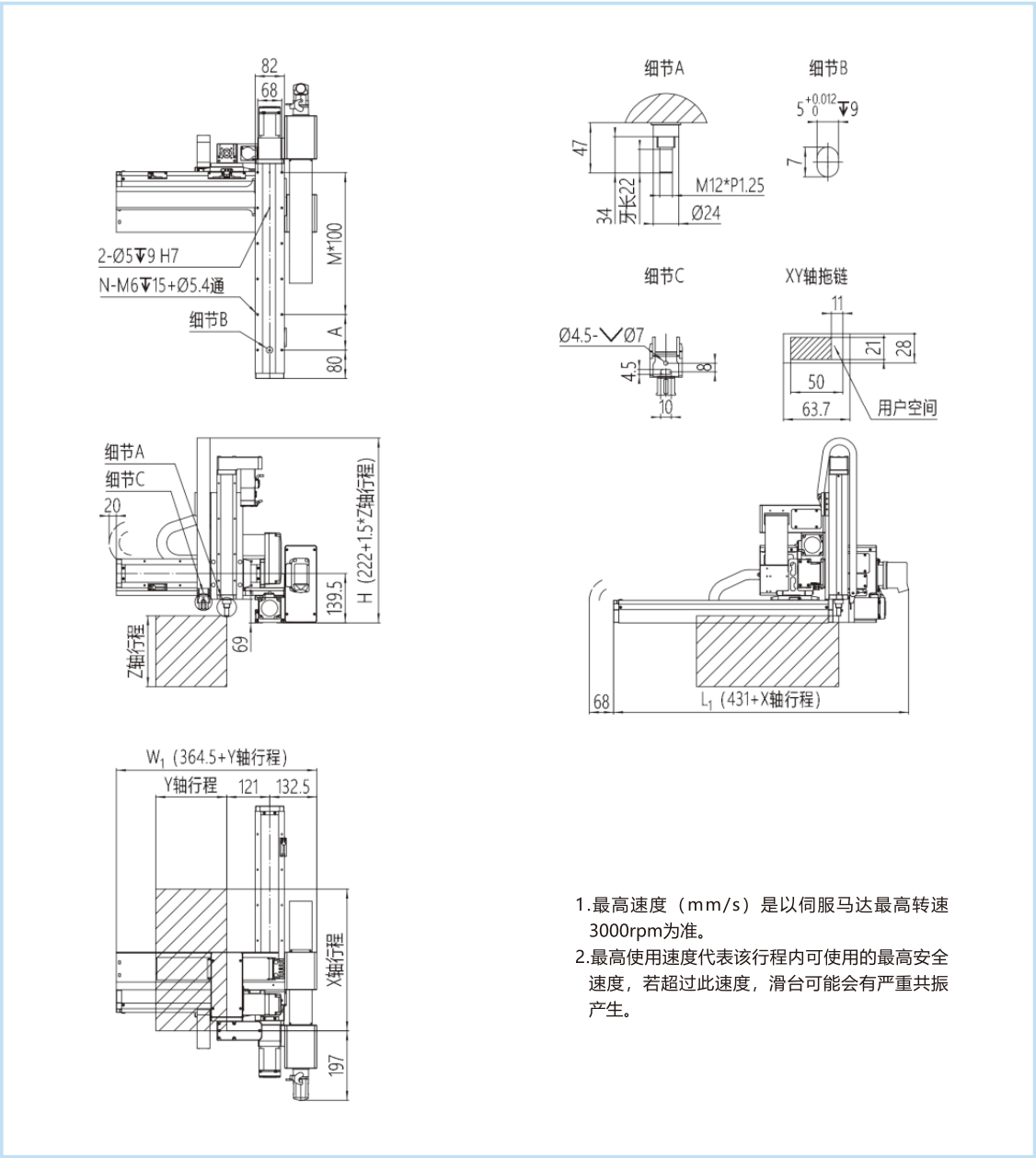
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	500				

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

T8-□□-L8-□-□□□-2 尺寸图

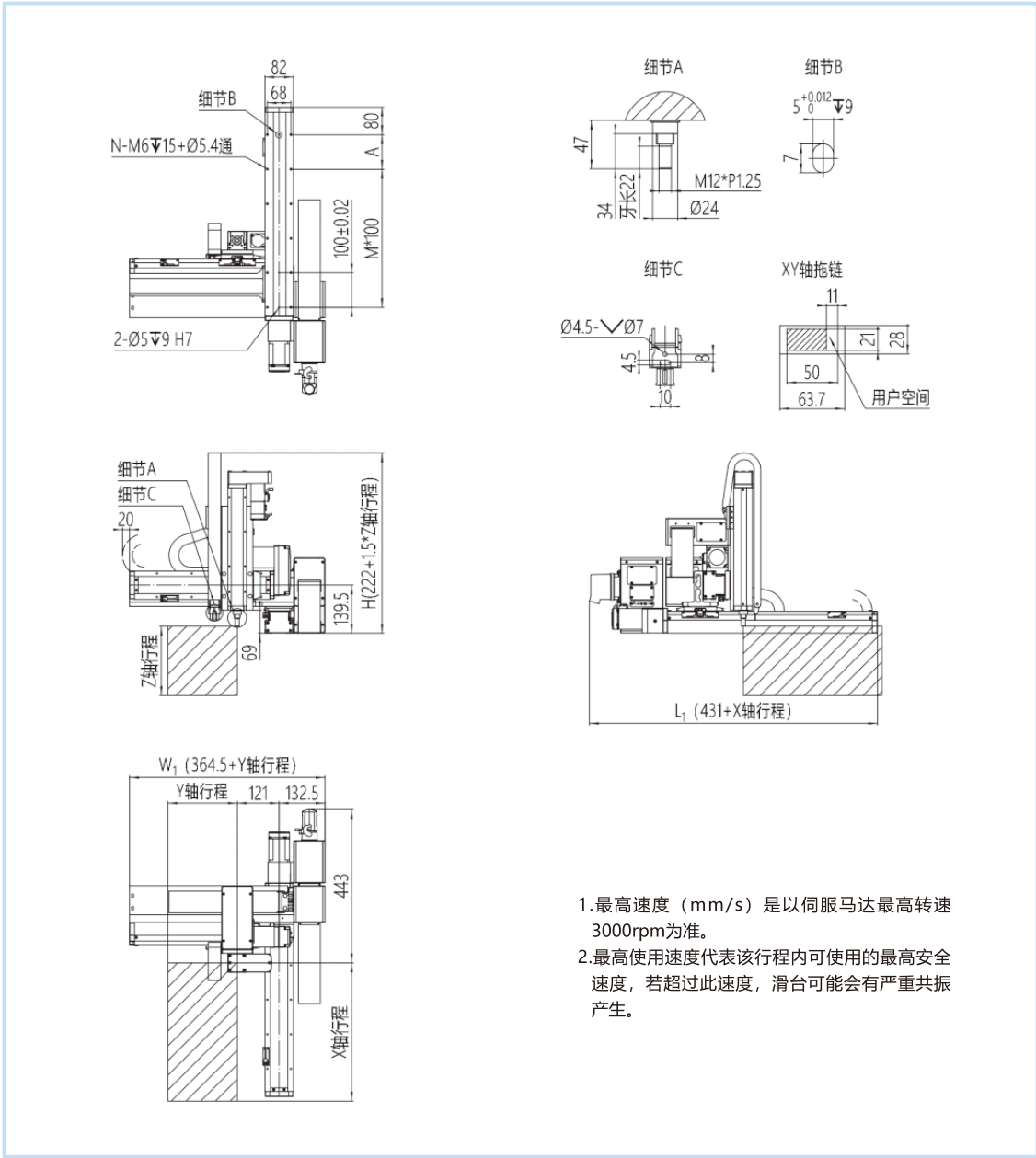


- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000					
A	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					
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24					
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431					
最高使用速度mm/s	500															450					400	350	300	250
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400																	
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5																	
最高使用速度mm/s	500																							
Z轴行程	100	150	200	250	300																			
H	372	447	522	597	672																			
最高使用速度mm/s	500																							

T8-□□-L8-□-□□□-3 尺寸图



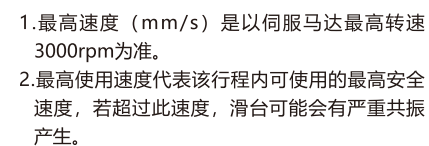
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

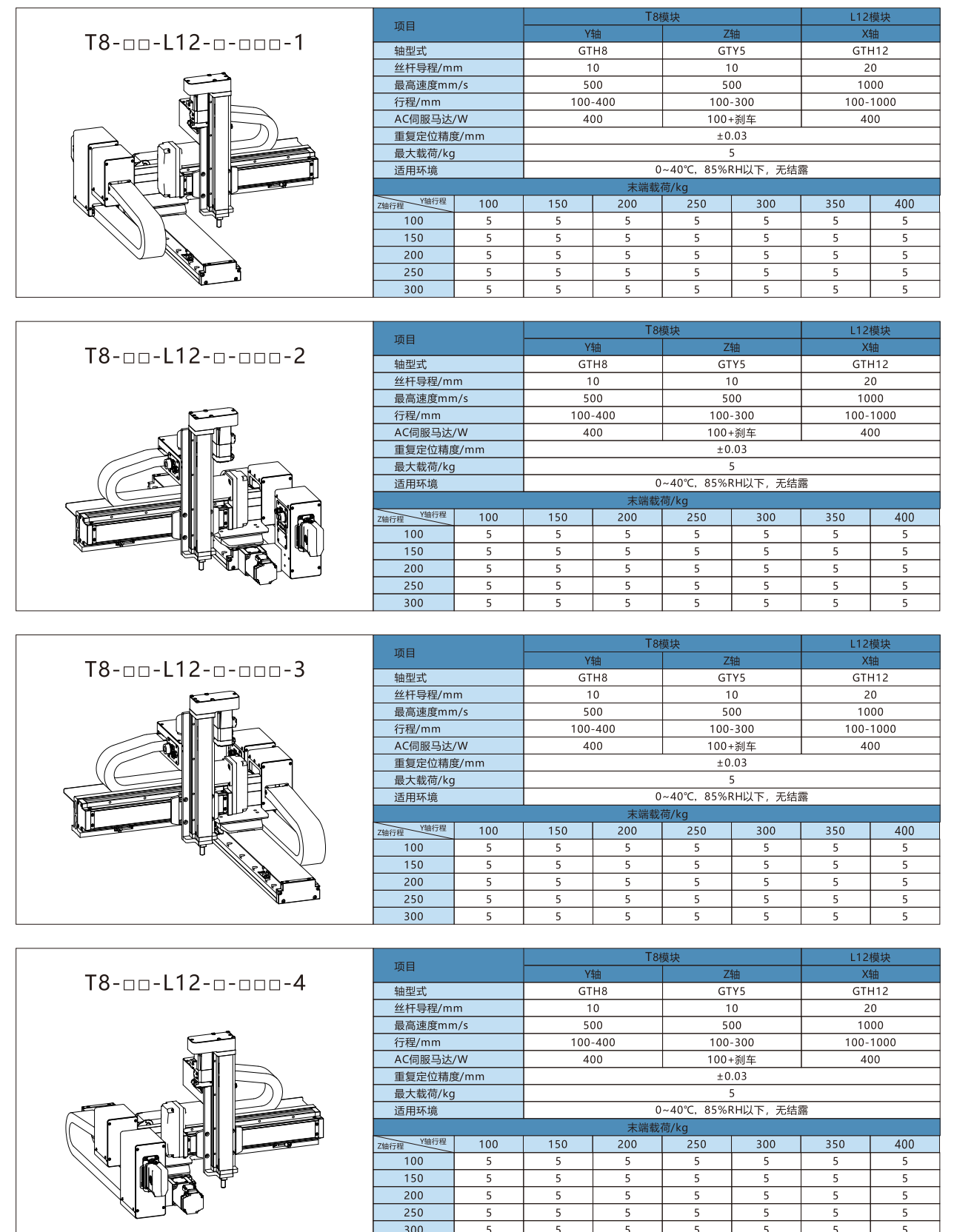
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250	
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400													
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5													
最高使用速度mm/s	500																			
Z轴行程	100	150	200	250	300															
H	372	447	522	597	672															
最高使用速度mm/s	500																			

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T8-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

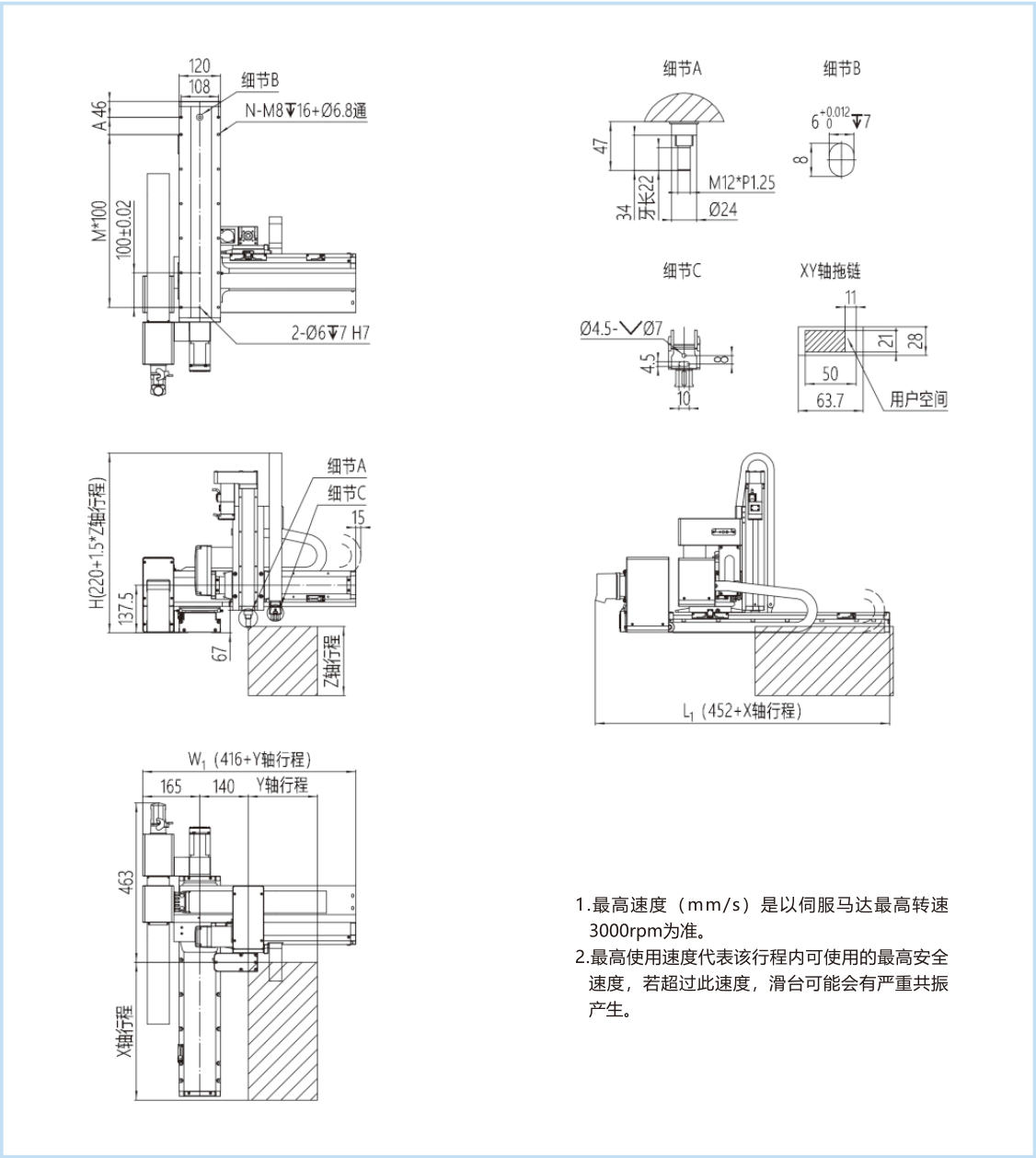


X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400												
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5												
最高使用速度mm/s	500																		
Z轴行程	100	150	200	250	300														
H	372	447	522	597	672														
最高使用速度mm/s	500																		



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● T8-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

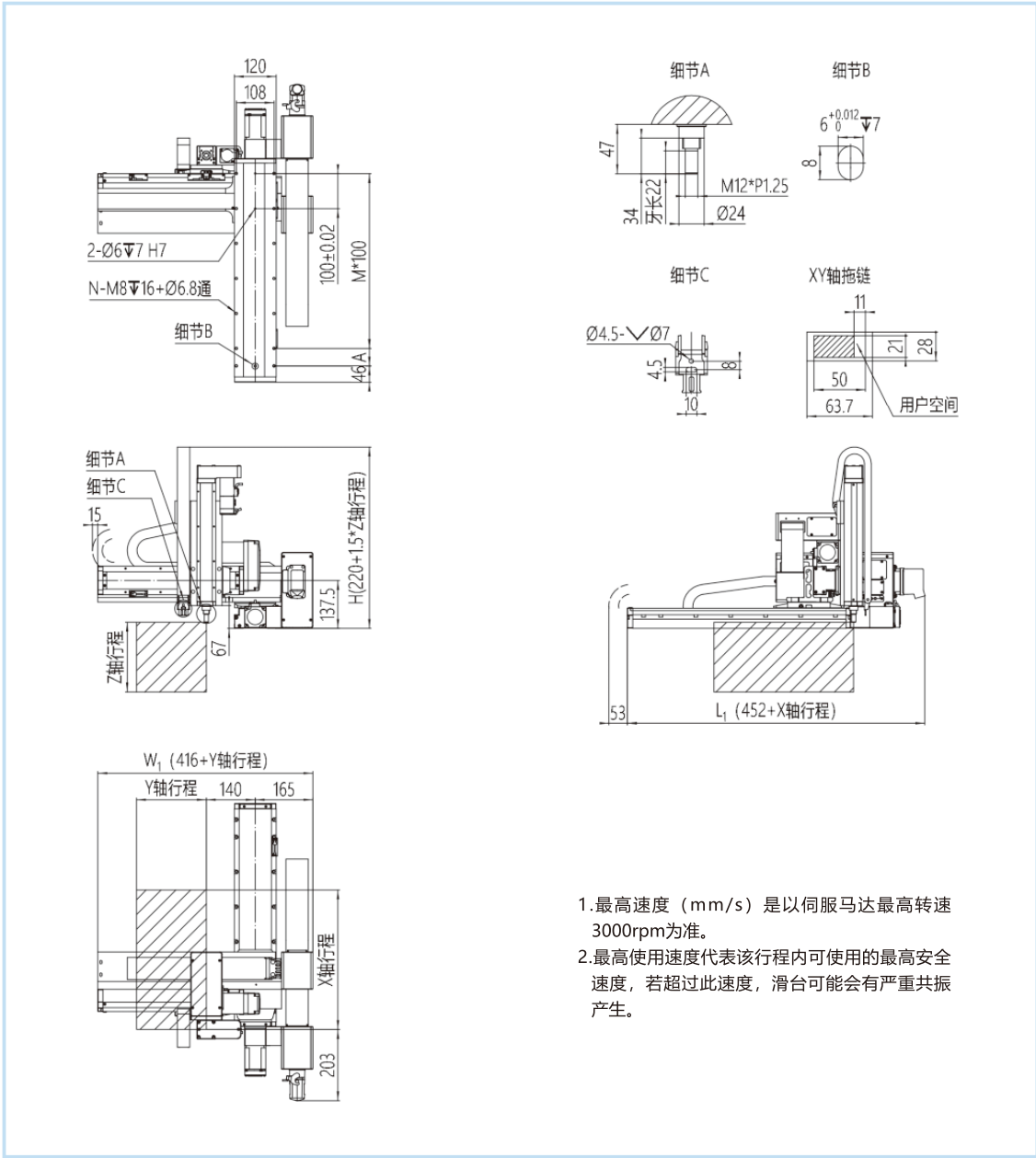
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

● T8-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

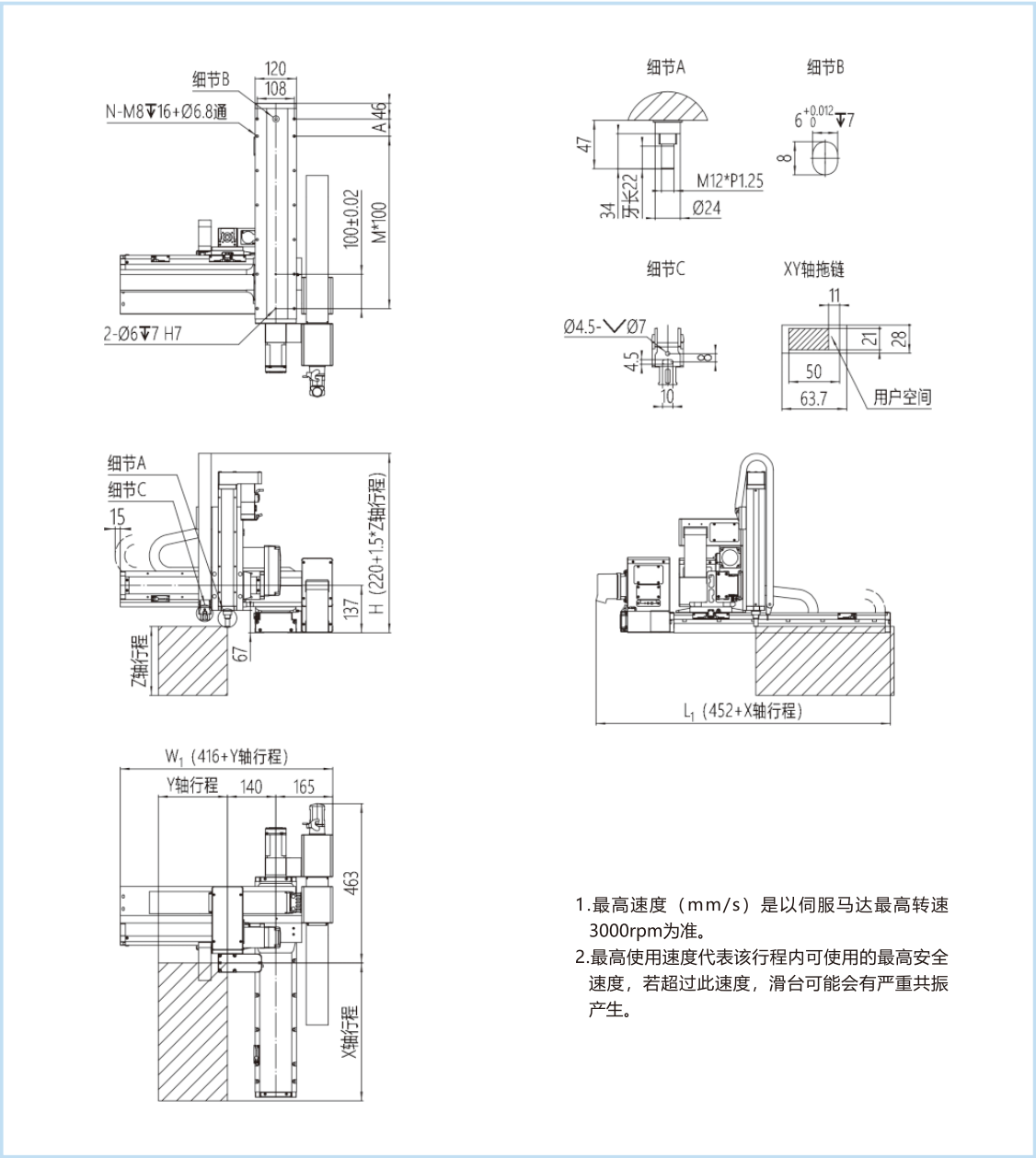
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T8-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

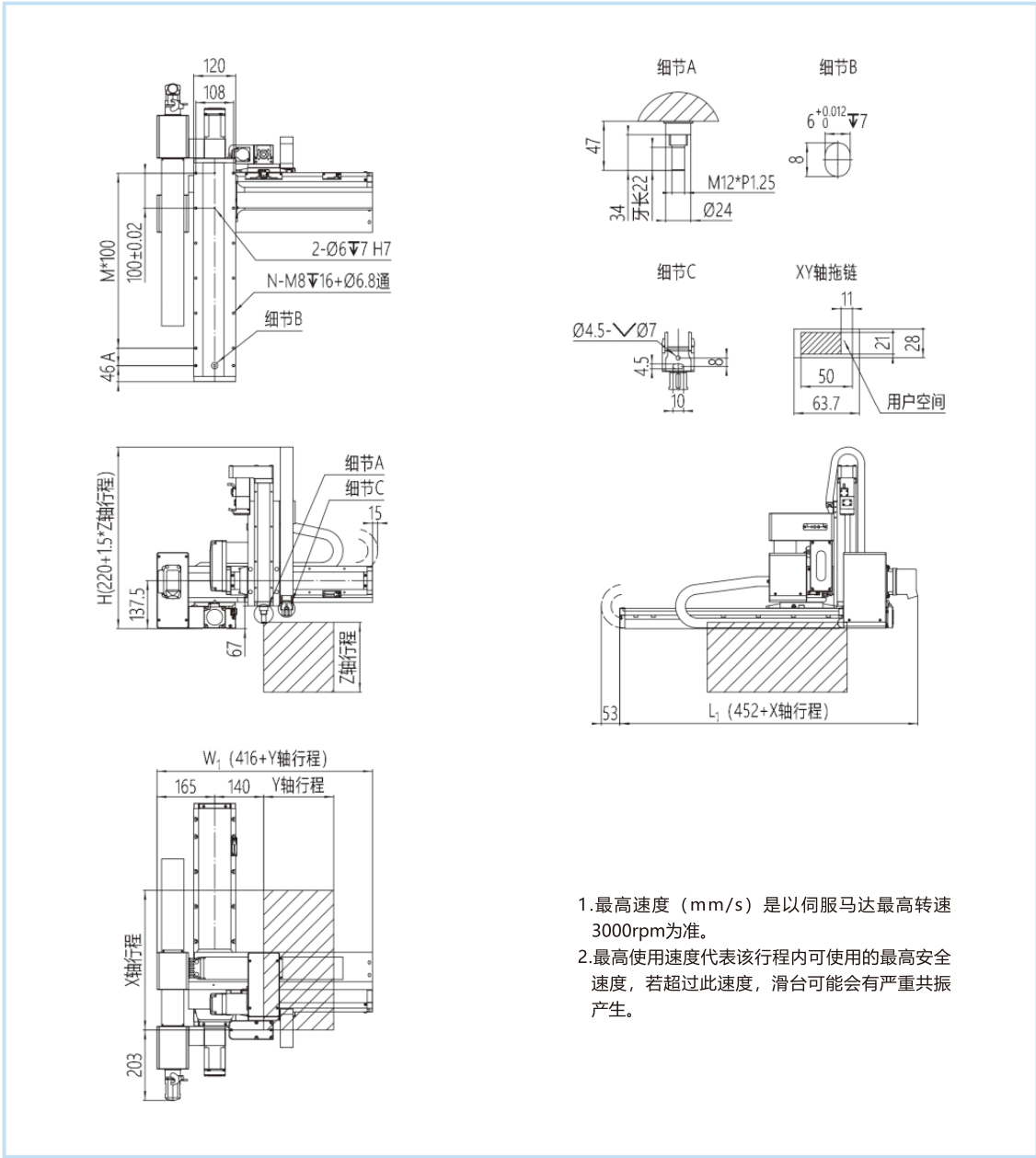
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

● T8-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

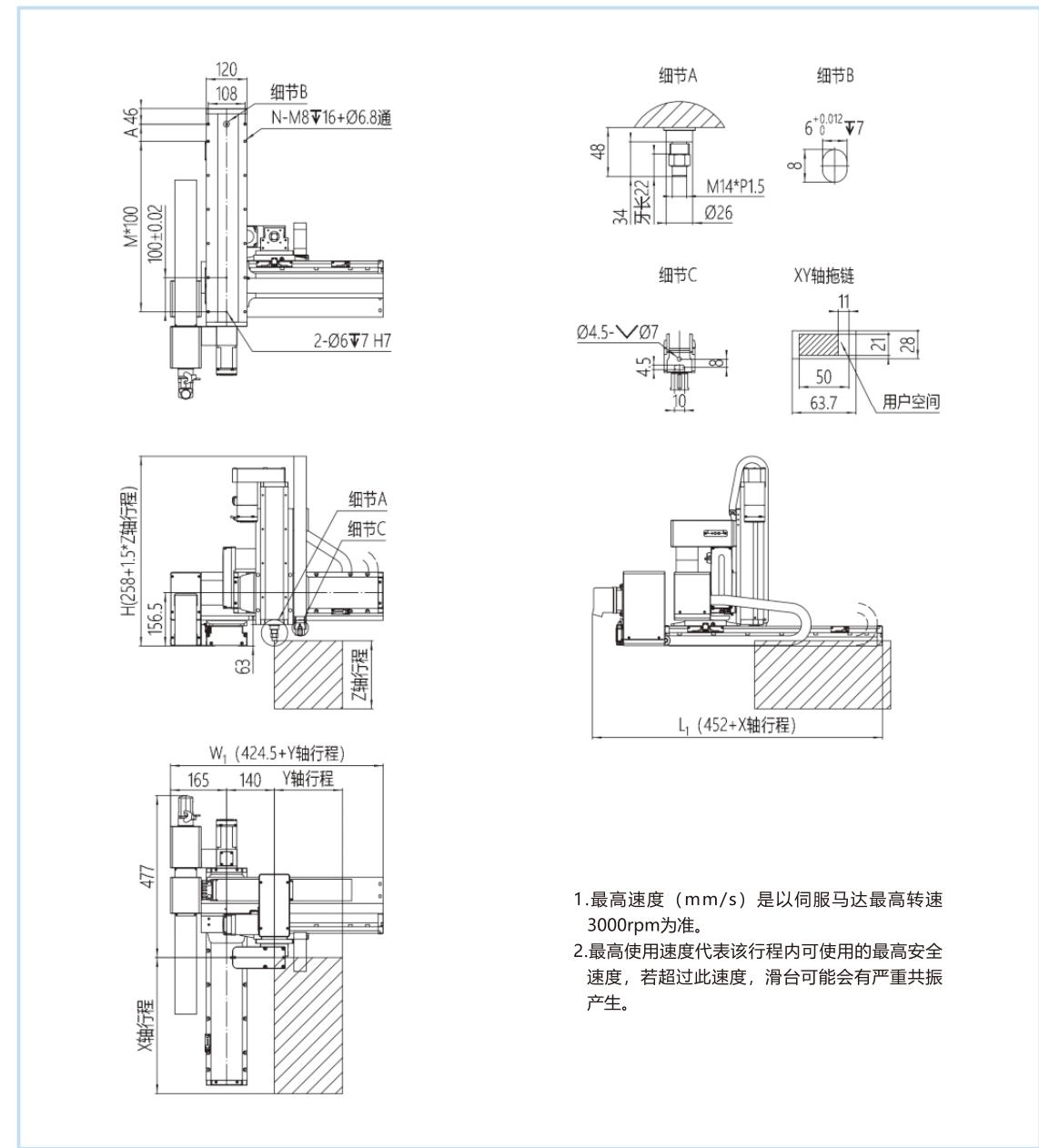
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T12-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



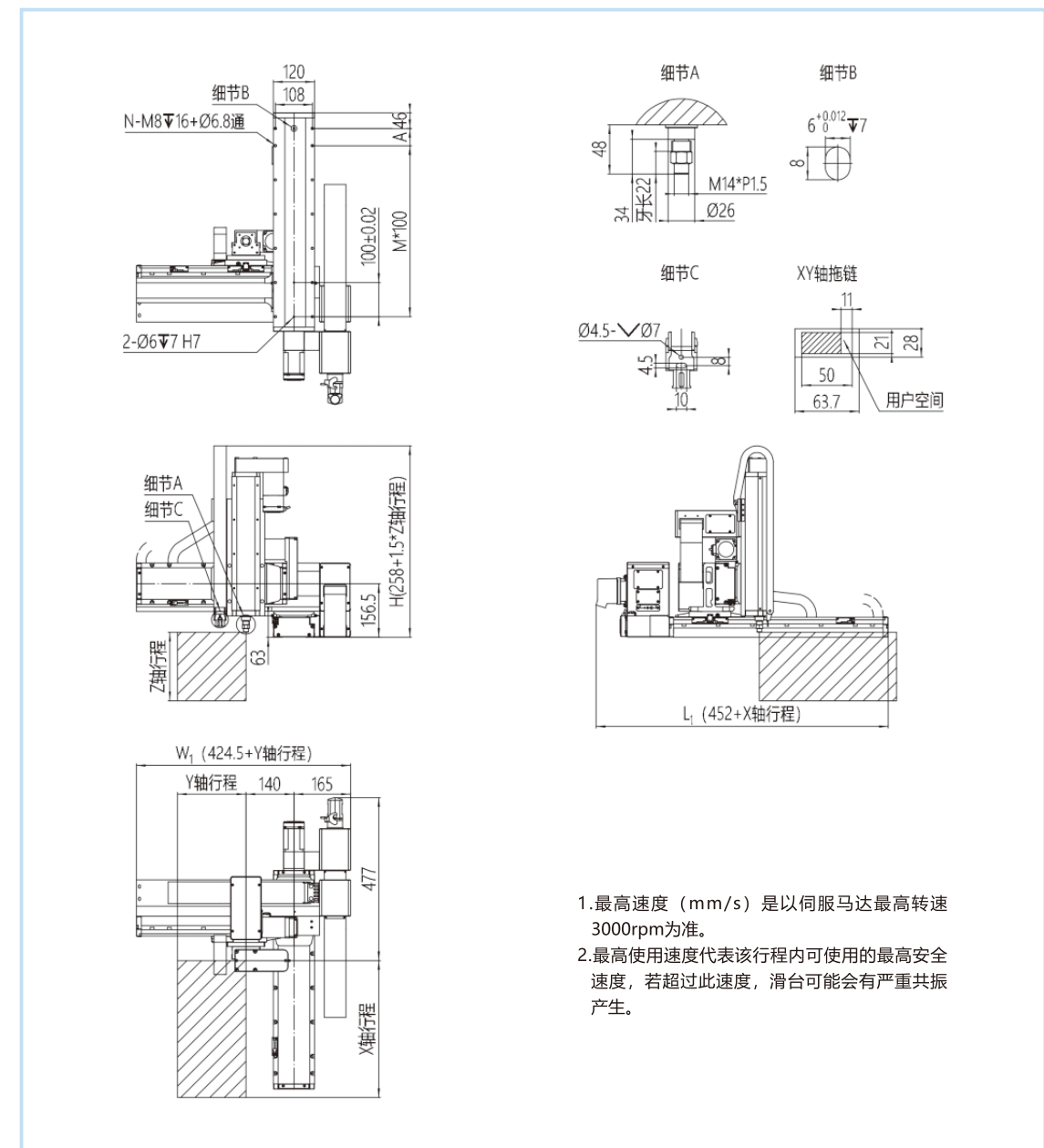
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667	
Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400													
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5													
最高使用速度mm/s	500																			
Z轴行程	100	150	200	250	300															
H	408	483	558	633	708															
最高使用速度mm/s	500																			

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● T12-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



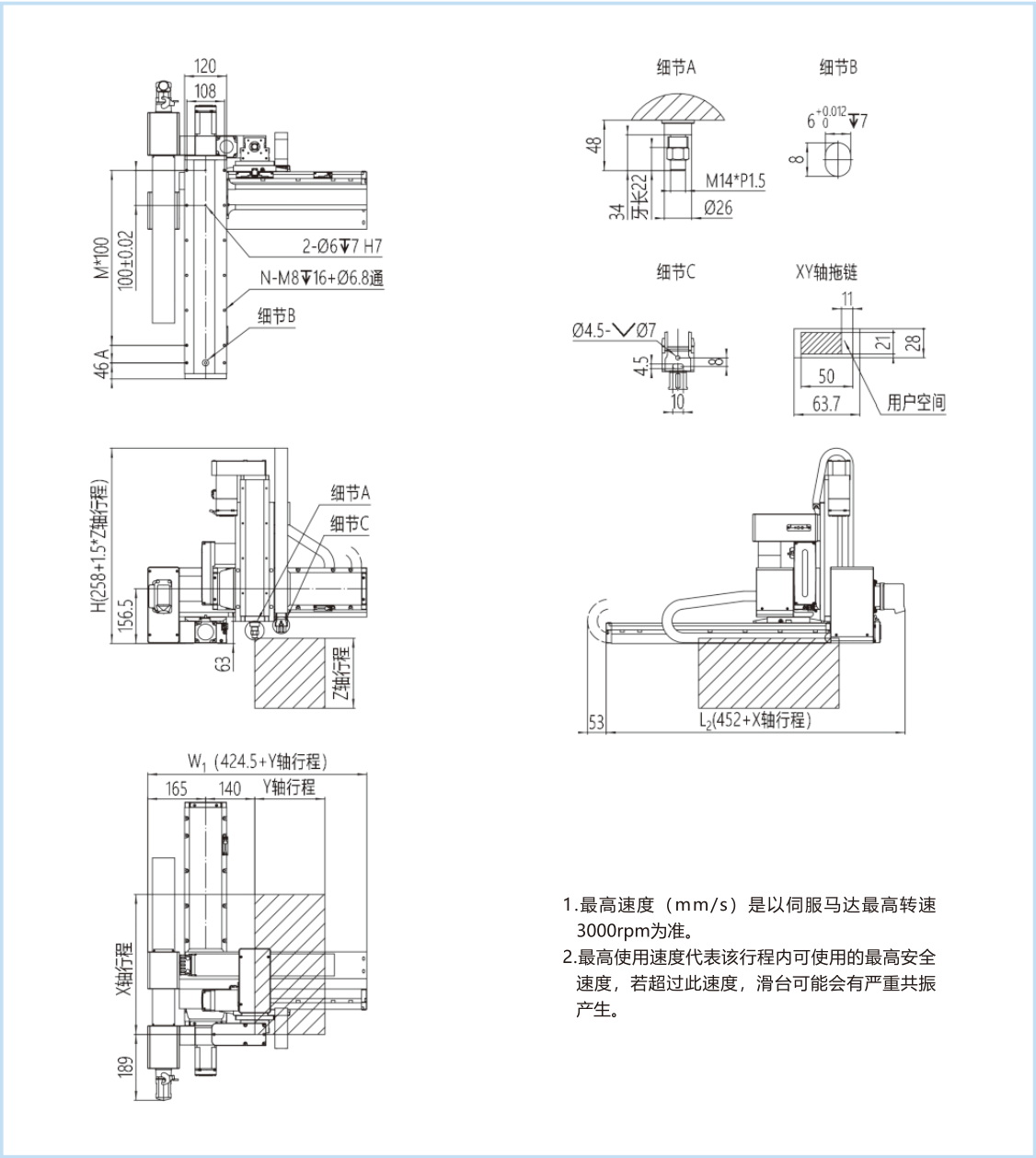
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	408	483	558	633	708
最高使用速度mm/s	500				

T12-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



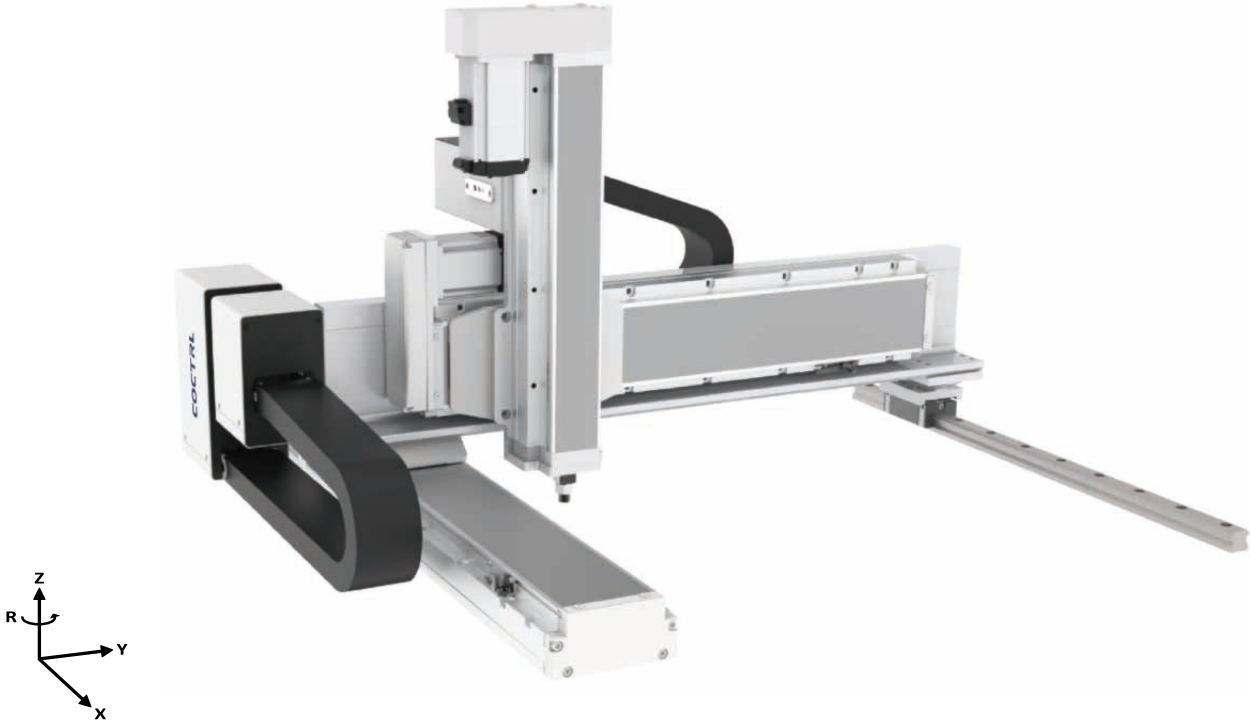
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	408	483	558	633	708
最高使用速度mm/s	500				

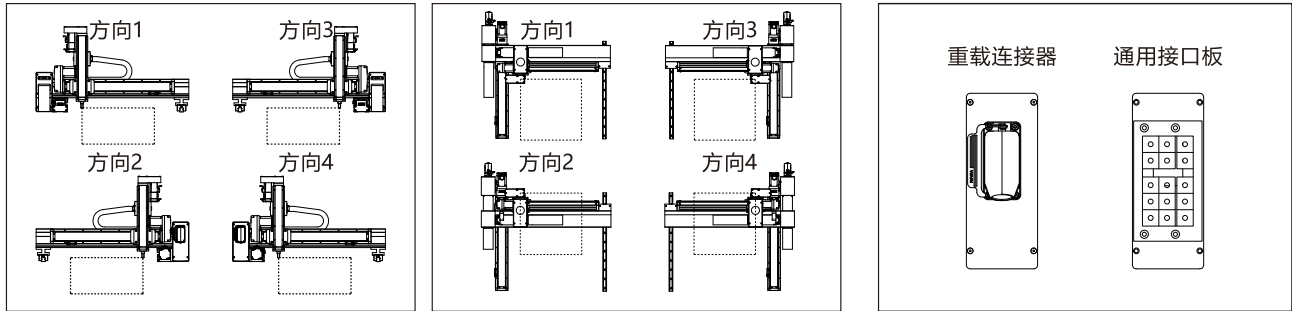
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

T

8

-

40

15

-

F

8

-

40

-

T

P

A

-

1

模块规格	
5	
8	
12	

Y轴行程	
40	行程400mm
...	...
80	行程800mm
间隔50mm	

Z轴行程	
10	行程100mm
...	...
30	行程300mm
间隔50mm	

模块规格	
8	
12	

X轴行程	
10	行程100mm
...	...
95	行程950mm
00	行程1000mm
间隔50mm	

滑台品牌	
T	TOYO
S	
L	
A	
P	

伺服品牌	
P	松下
H	汇川
S	西门子
T	台达
M	三菱

接口类型	
A	重载连接器
B	通用接口板

组合方向	
1	方向1
2	方向2
3	方向3
4	方向4

T5-□□-F8-□-□□□-□ 性能参数

T5-□□-F8-□-□□□-1	项目	T5模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTY4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	2		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

T5-□□-F8-□-□□□-2	项目	T5模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTY4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	2		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

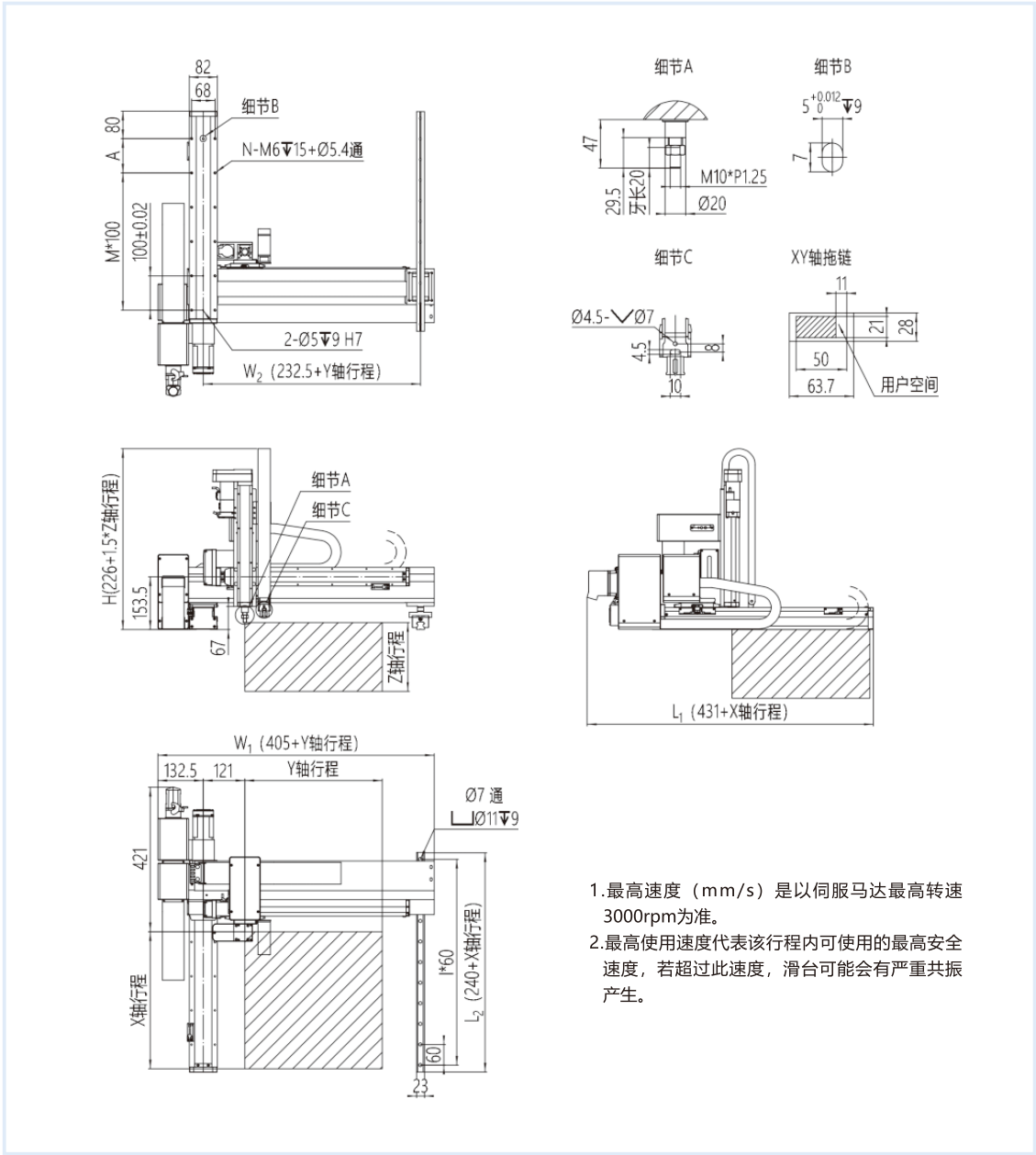
T5-□□-F8-□-□□□-3	项目	T5模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTY4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	2		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

T5-□□-F8-□-□□□-4	项目	T5模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH5	GTY4	GTH8
	丝杆导程/mm	10	12	20
	最高速度mm/s	500	600	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	2		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T5-□□-F8-□-□□□-1 尺寸图



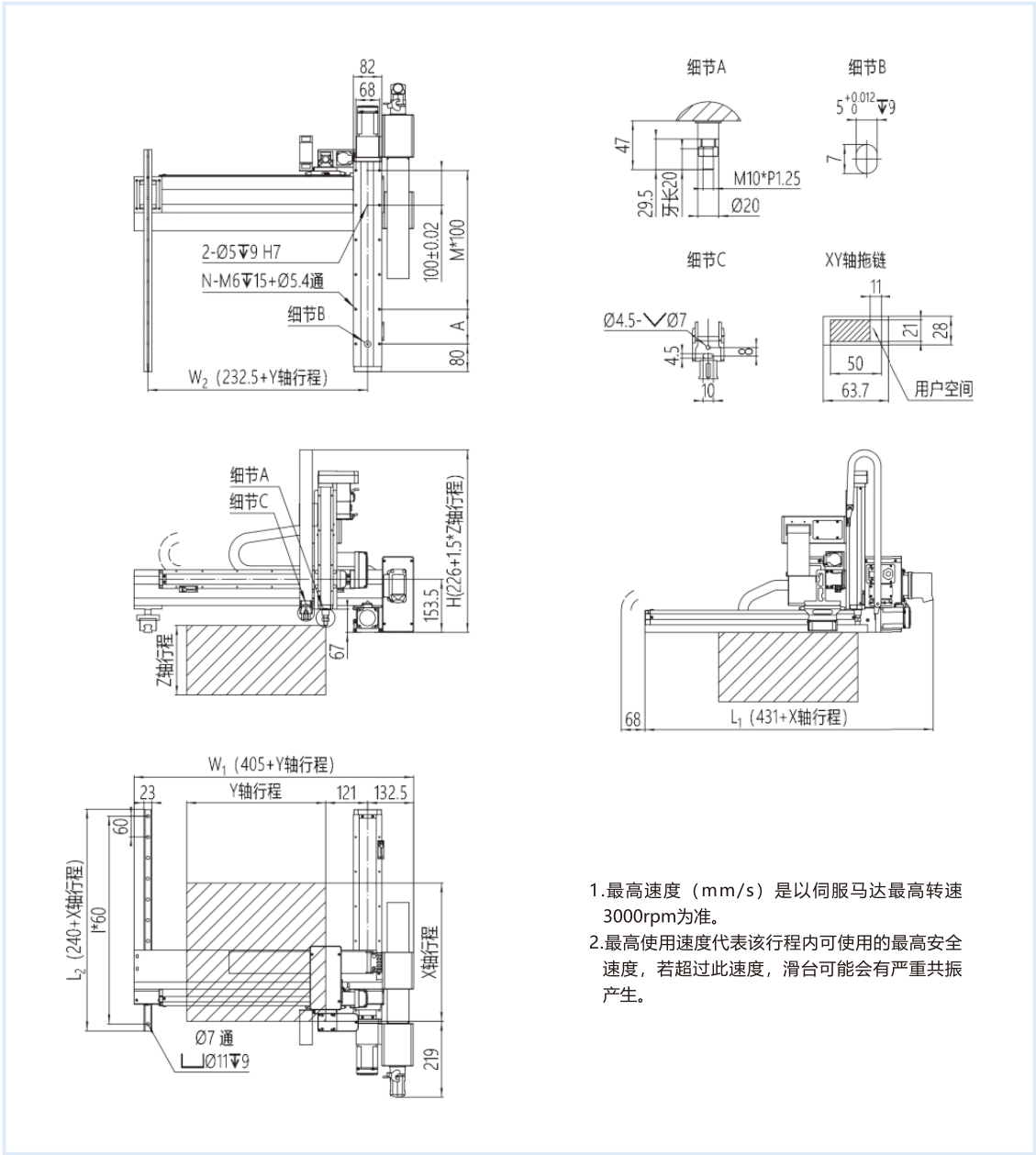
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	376	451	526	601	676
最高使用速度mm/s	600				

● T5-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

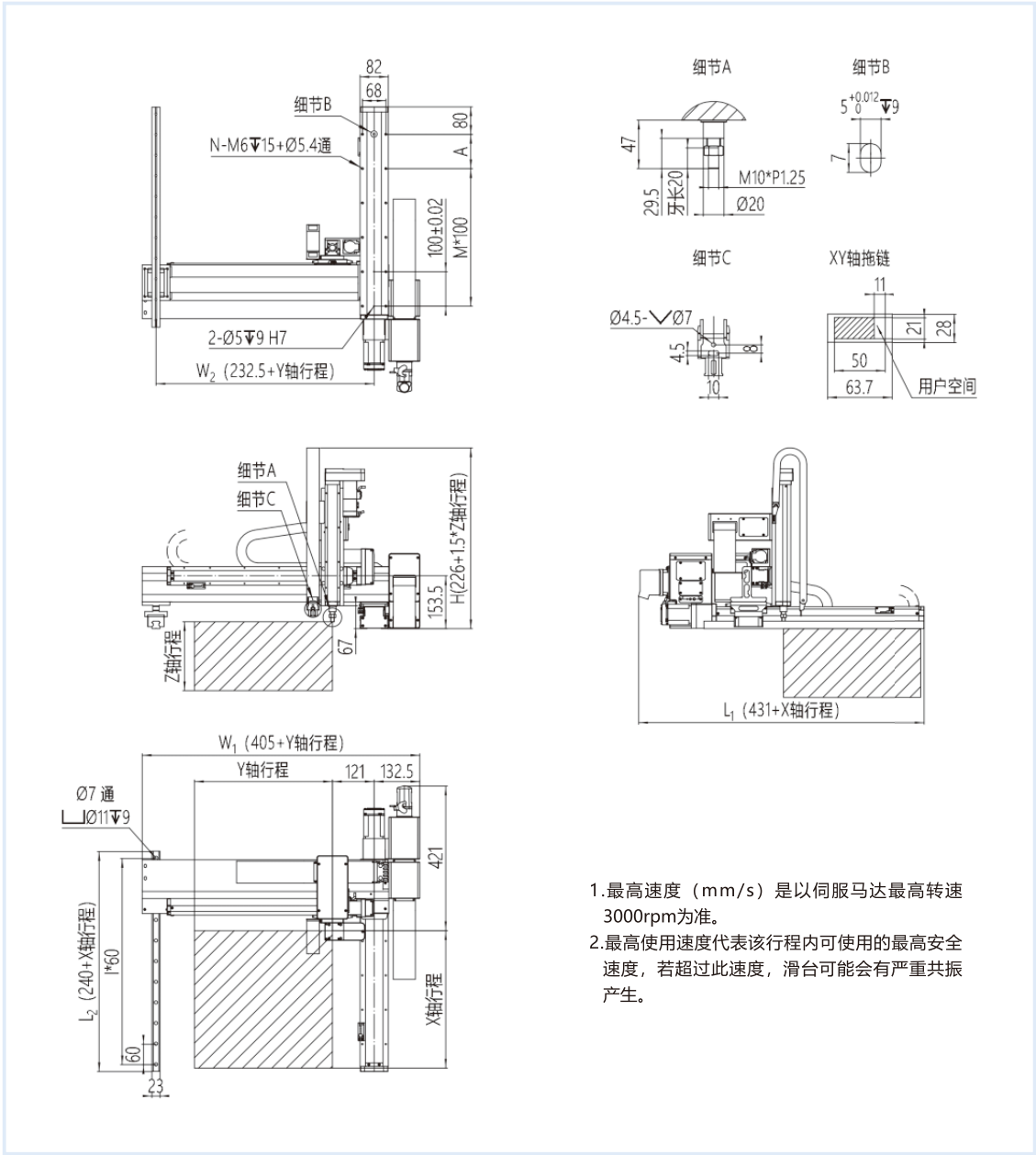
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	376	451	526	601	676
最高使用速度mm/s	600				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T5-□□-F8-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

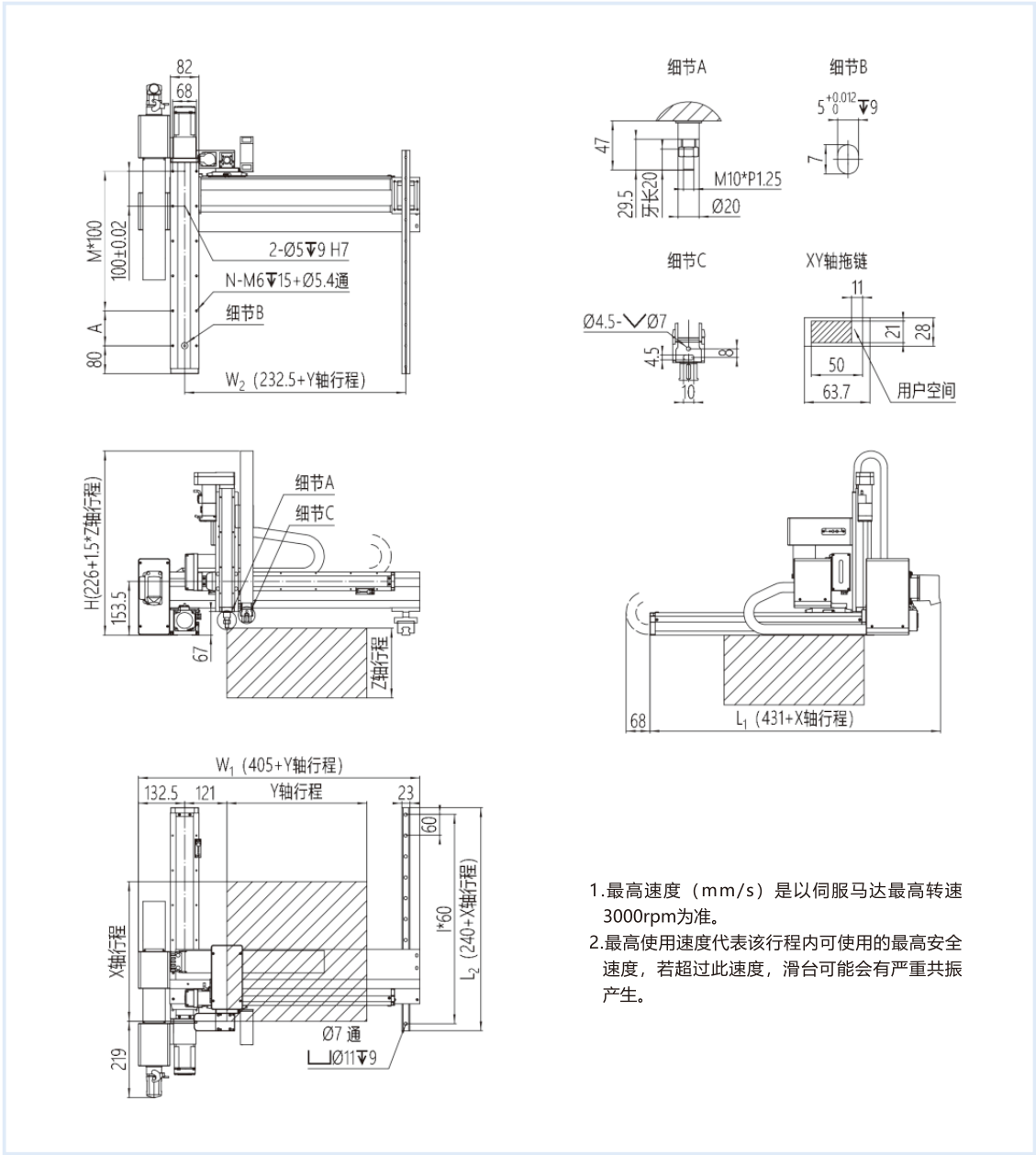
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	376	451	526	601	676
最高使用速度mm/s	600				

T5-□□-F8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	805	855	905	955	1005	1055	1105	1155	1205
W2	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5
最高使用速度mm/s	500					450	400	350	300

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	376	451	526	601	676
最高使用速度mm/s	600				

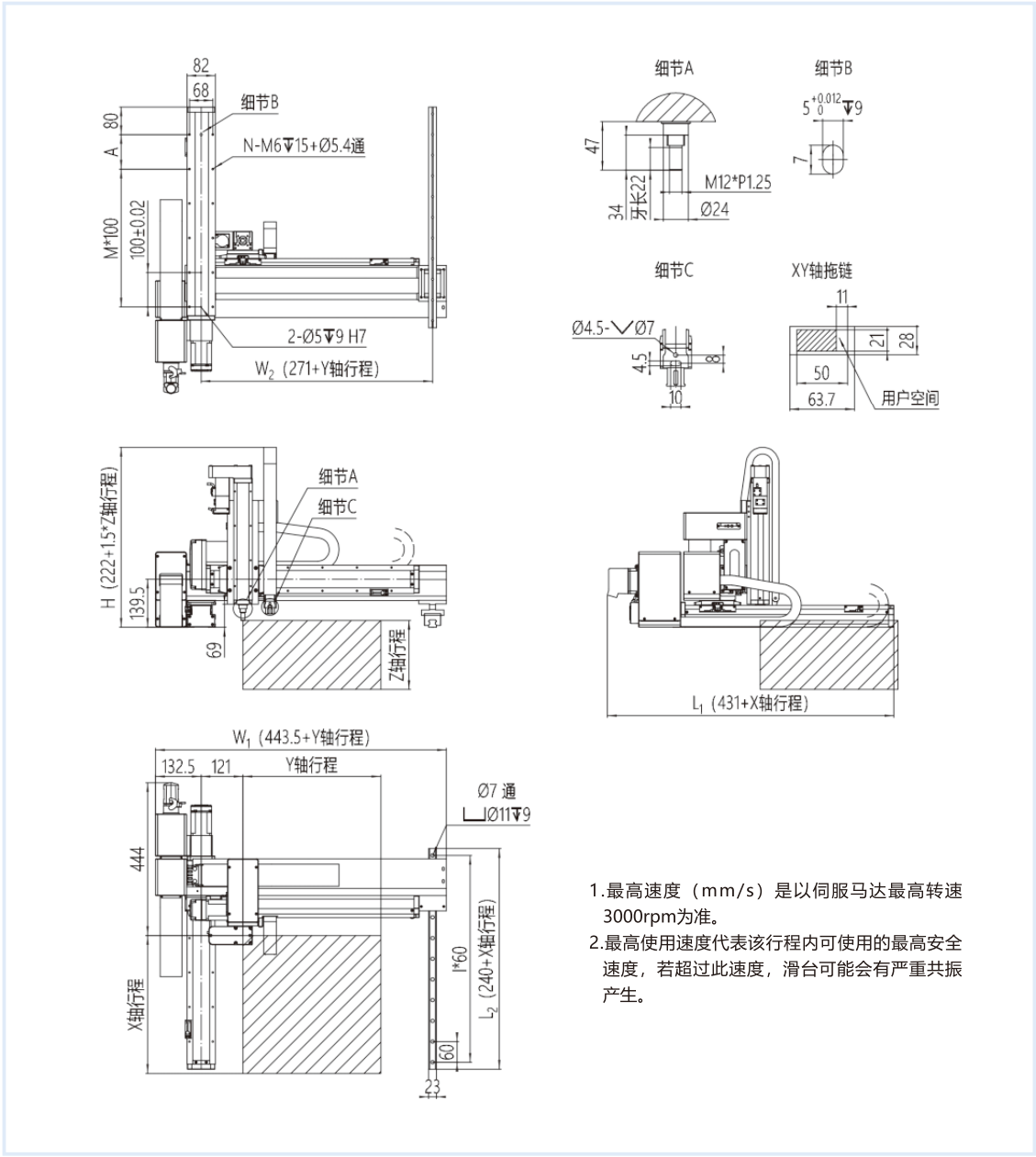
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T8-□□-F8-□-□□□-□ 性能参数

T8-□□-F8-□-□□□-1	项目	T8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
T8-□□-F8-□-□□□-2	项目	T8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
T8-□□-F8-□-□□□-3	项目	T8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
T8-□□-F8-□-□□□-4	项目	T8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● T8-□□-F8-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

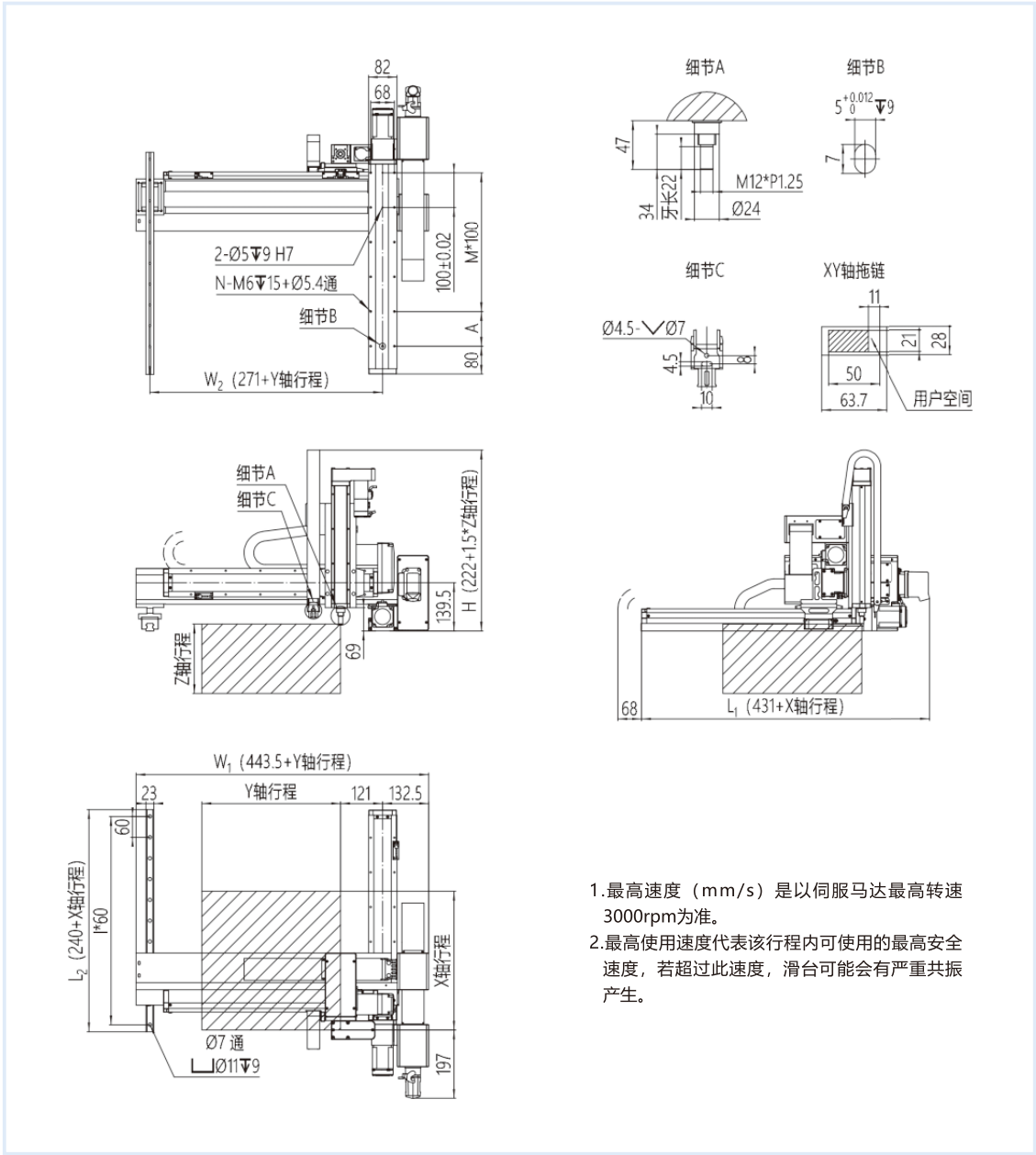
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程										100	150	200	250	300
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	H										372	447	522	597	672
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	最高使用速度mm/s										500				
最高使用速度mm/s	500									450														

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T8-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

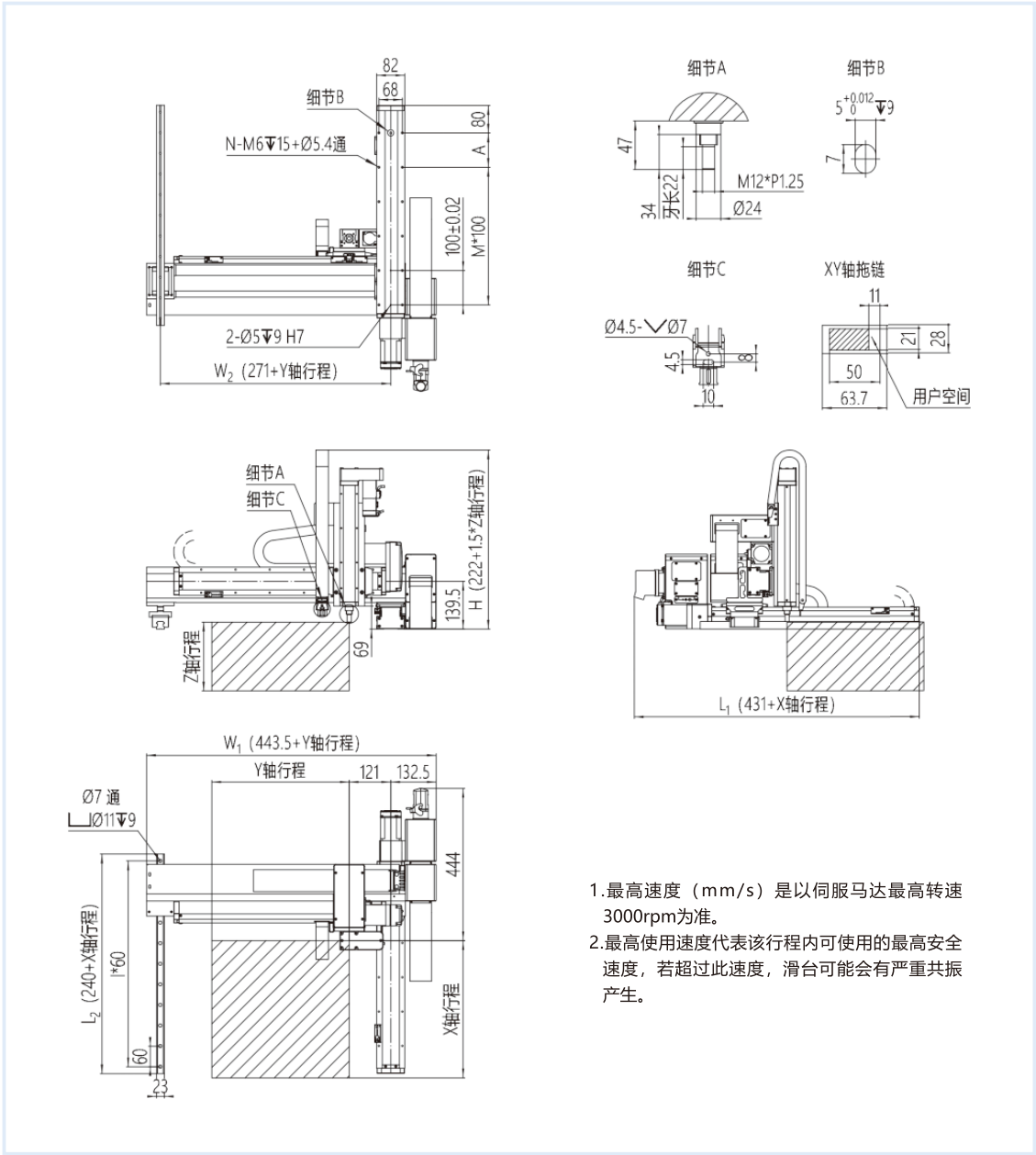
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	500				

● T8-□□-F8-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

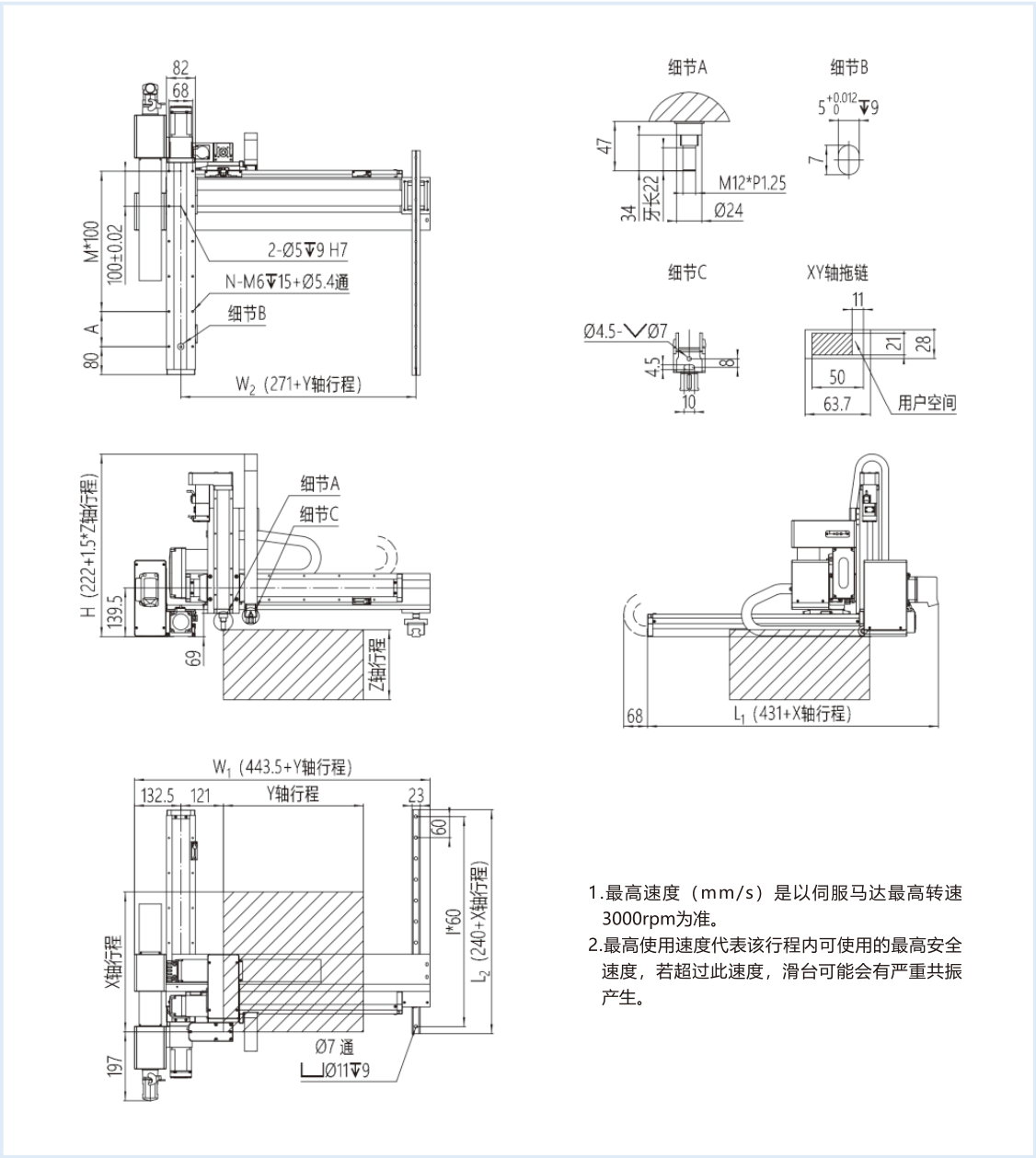
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程					100	150	200	250	300
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	H					372	447	522	597	672
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	最高使用速度mm/s					500				
最高使用速度mm/s	500								450										

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T8-□□-F8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	500				

T8-□□-F12-□-□□□-□ 性能参数

T8-□□-F12-□-□□□-1	项目	T8模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

T8-□□-F12-□-□□□-2	项目	T8模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

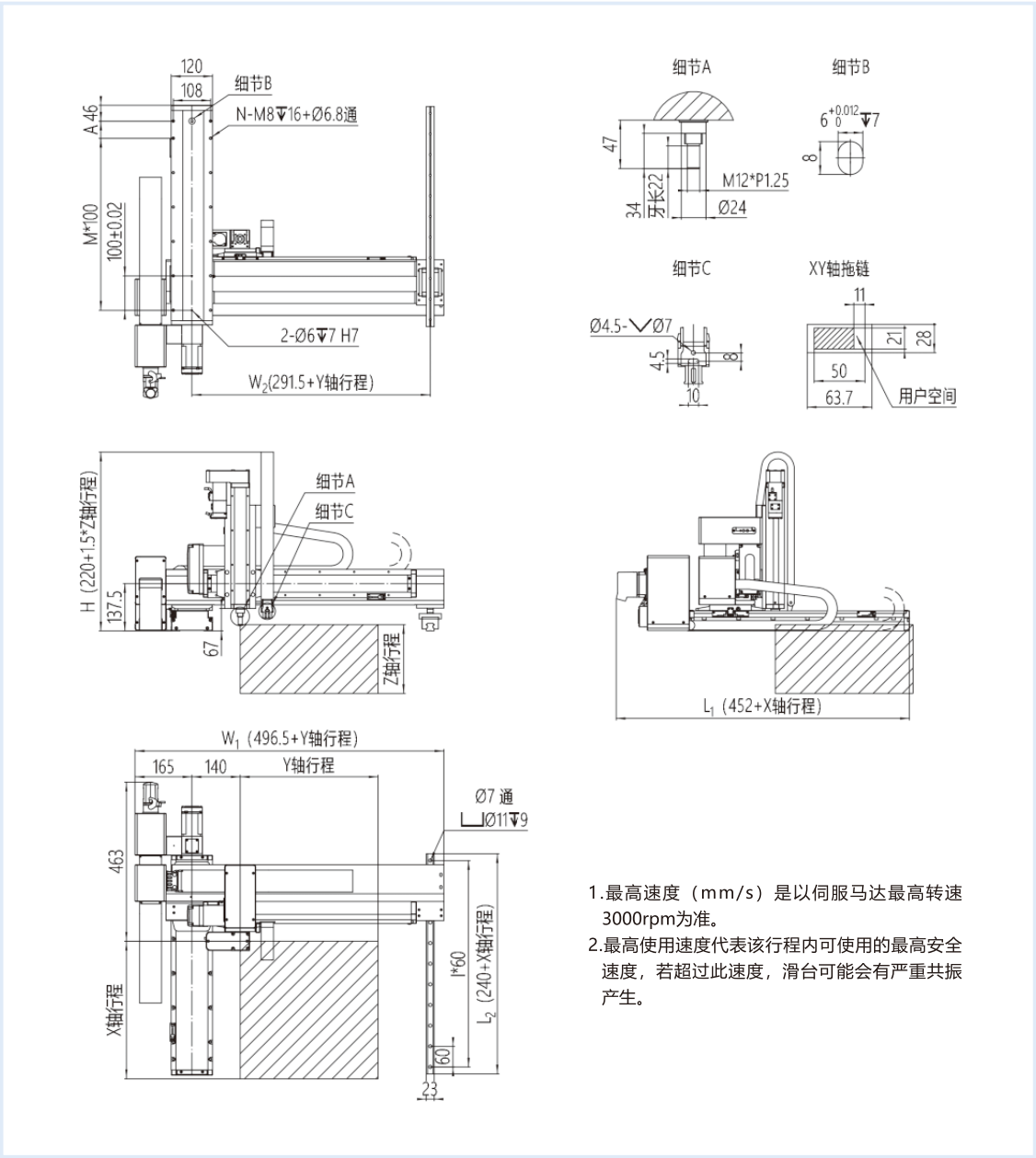
T8-□□-F12-□-□□□-3	项目	T8模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

T8-□□-F12-□-□□□-4	项目	T8模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	GTYS	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T8-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

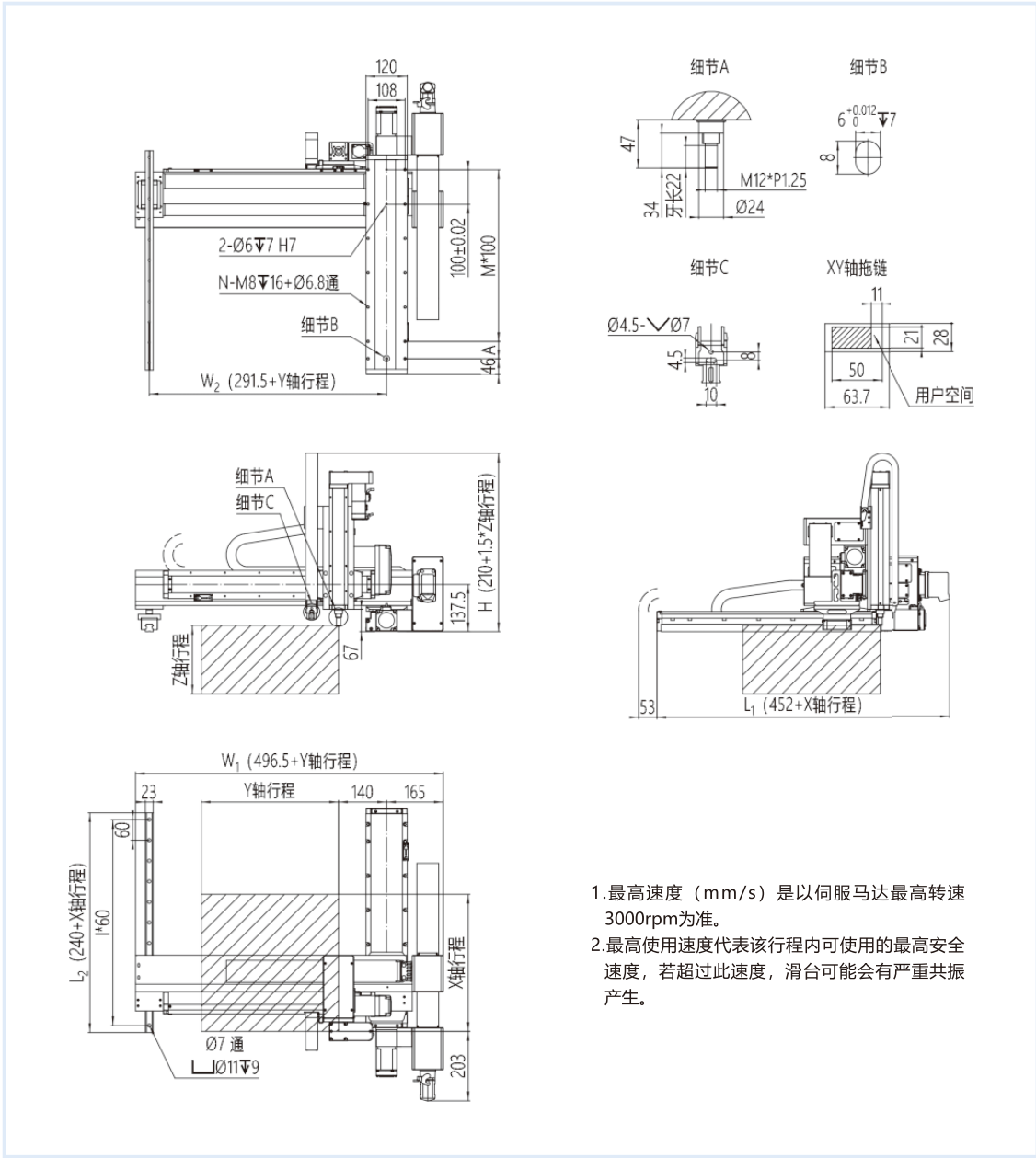
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

T8-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

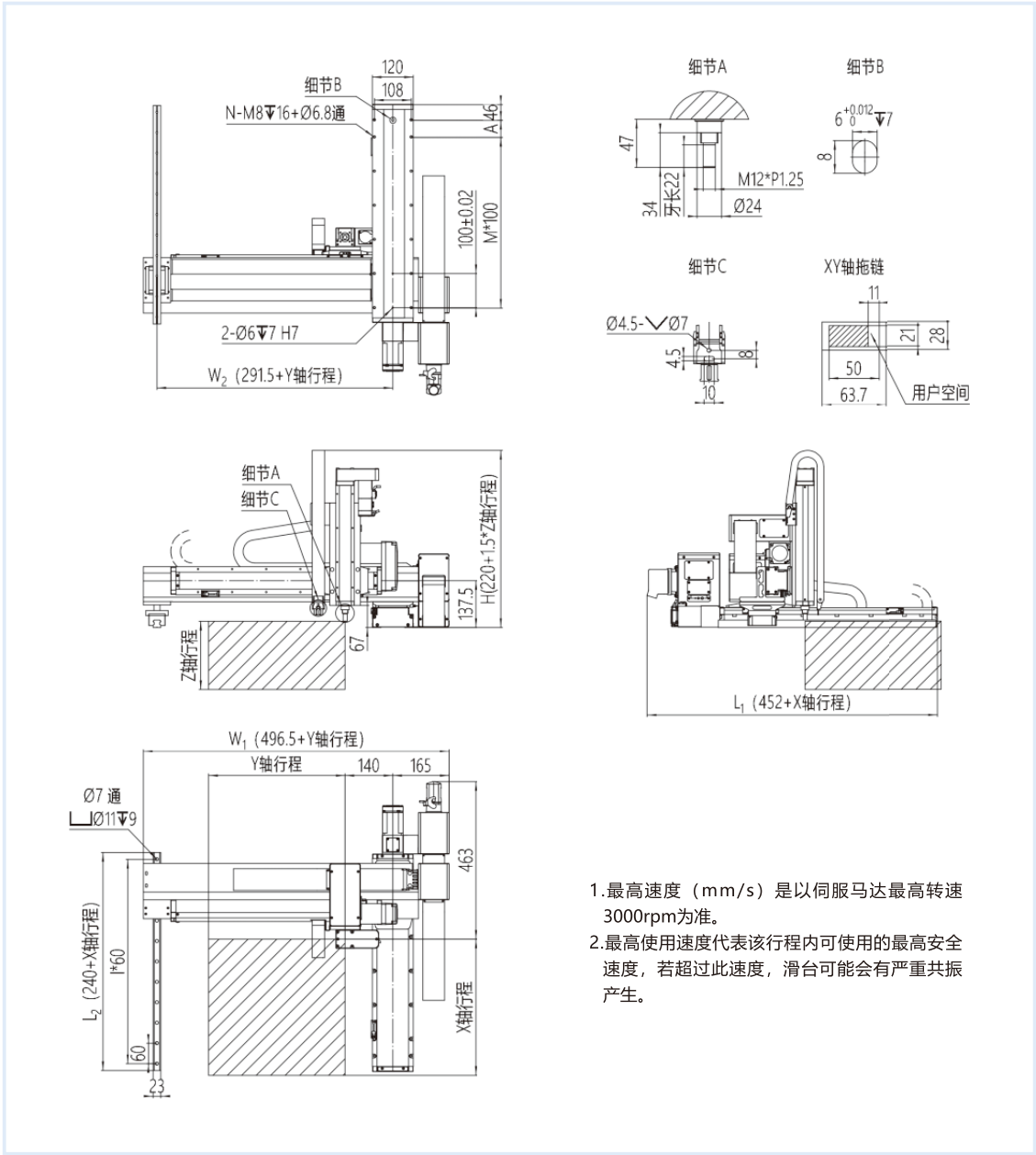
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T8-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

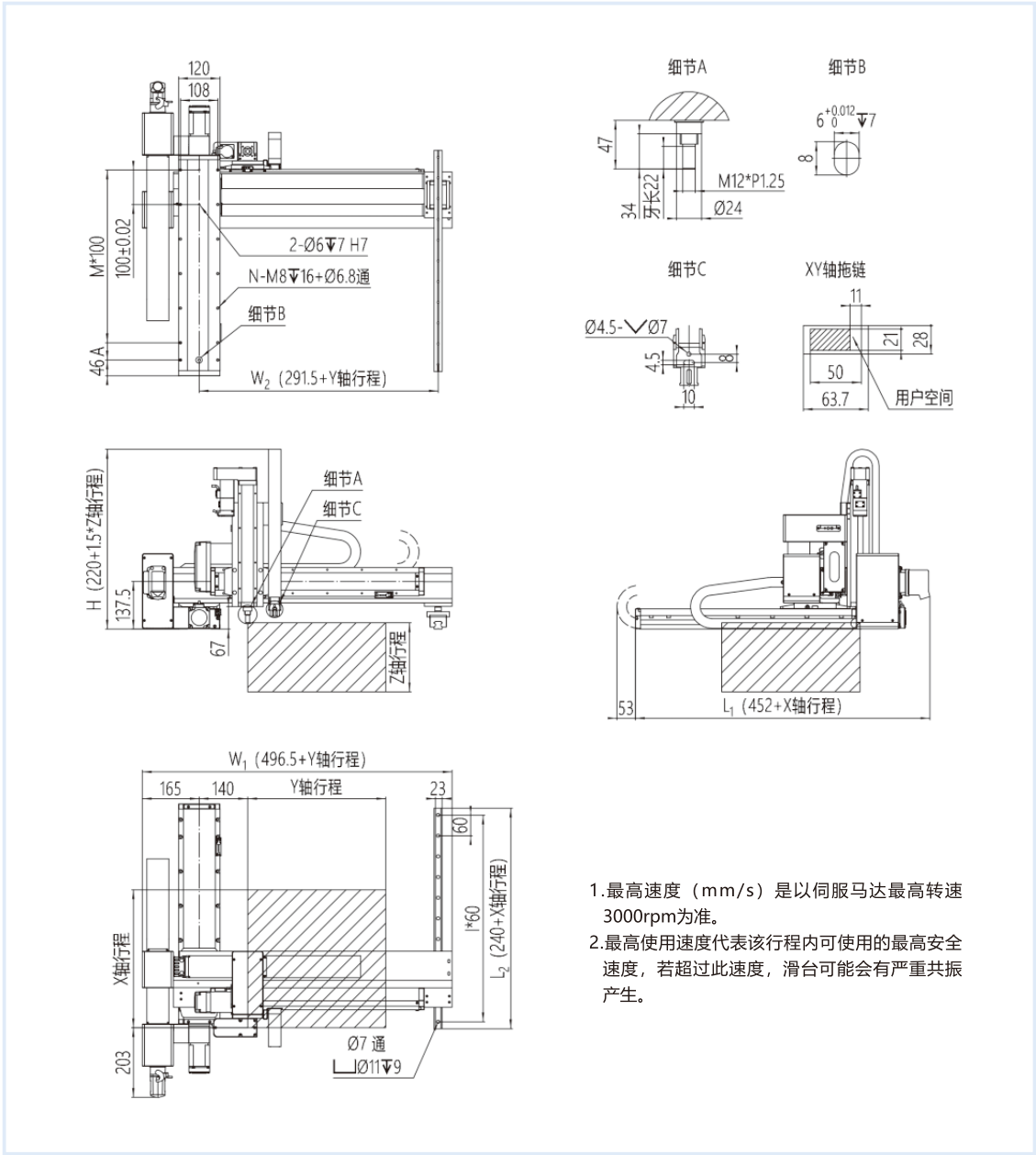
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

T8-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

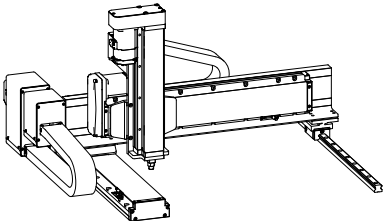
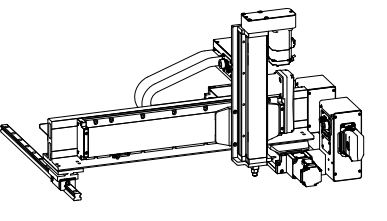
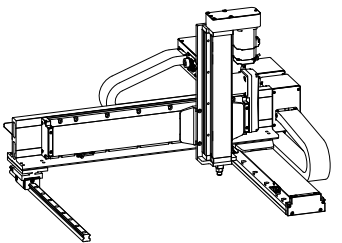
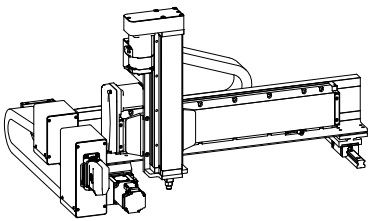
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	370	445	520	595	670
最高使用速度mm/s	500				

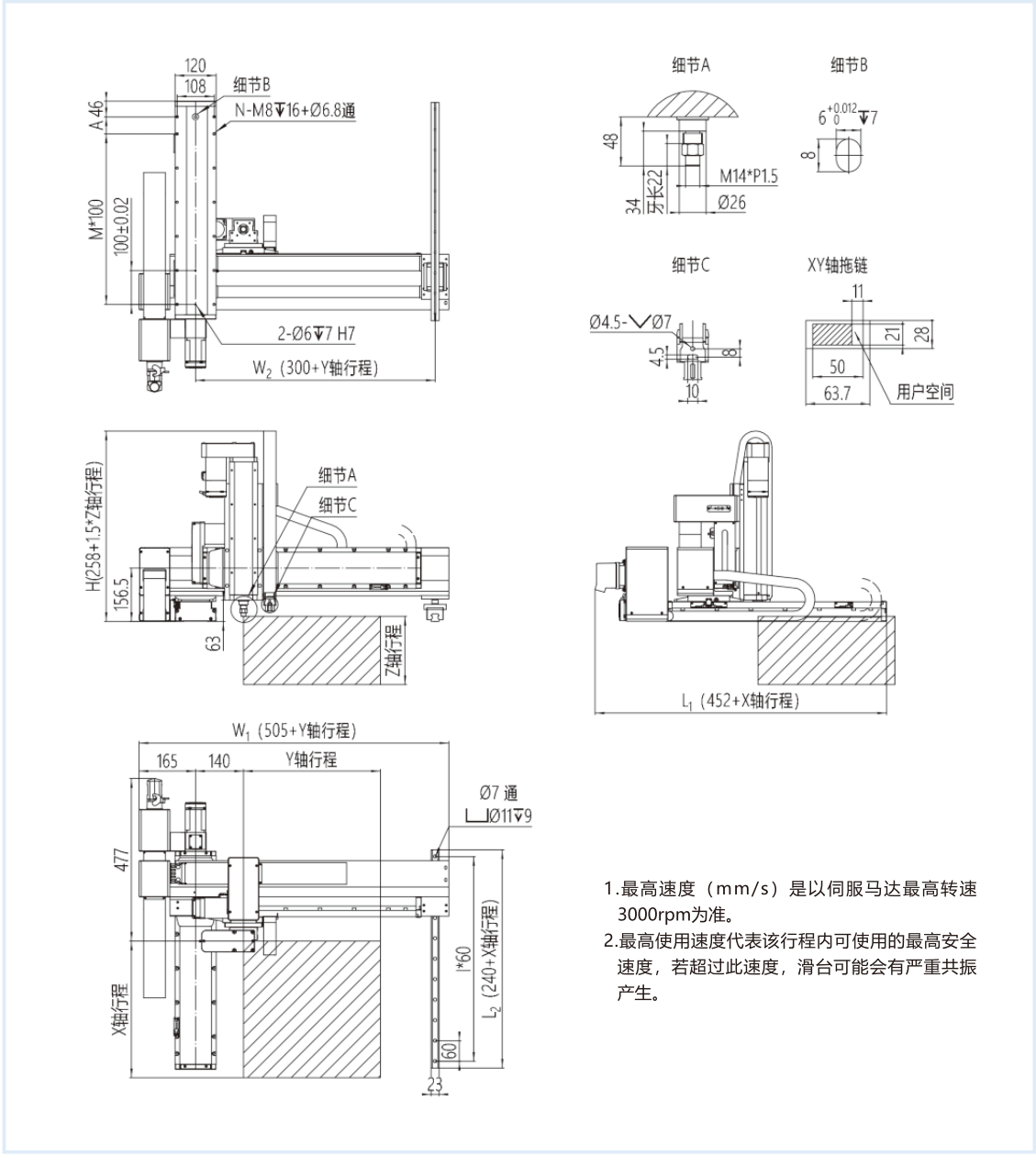
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T12-□□-F12-□-□□□-□ 性能参数

T12-□□-F12-□-□□□-1 	项目	T12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	GTy8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
T12-□□-F12-□-□□□-2 	最大载荷/kg	8		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		
	项目	T12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	GTy8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
T12-□□-F12-□-□□□-3 	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	8		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		
	项目	T12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	GTy8	GTH12
	丝杆导程/mm	20	10	20
T12-□□-F12-□-□□□-4 	最高速度mm/s	1000	500	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	8		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		
	项目	T12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● T12-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图

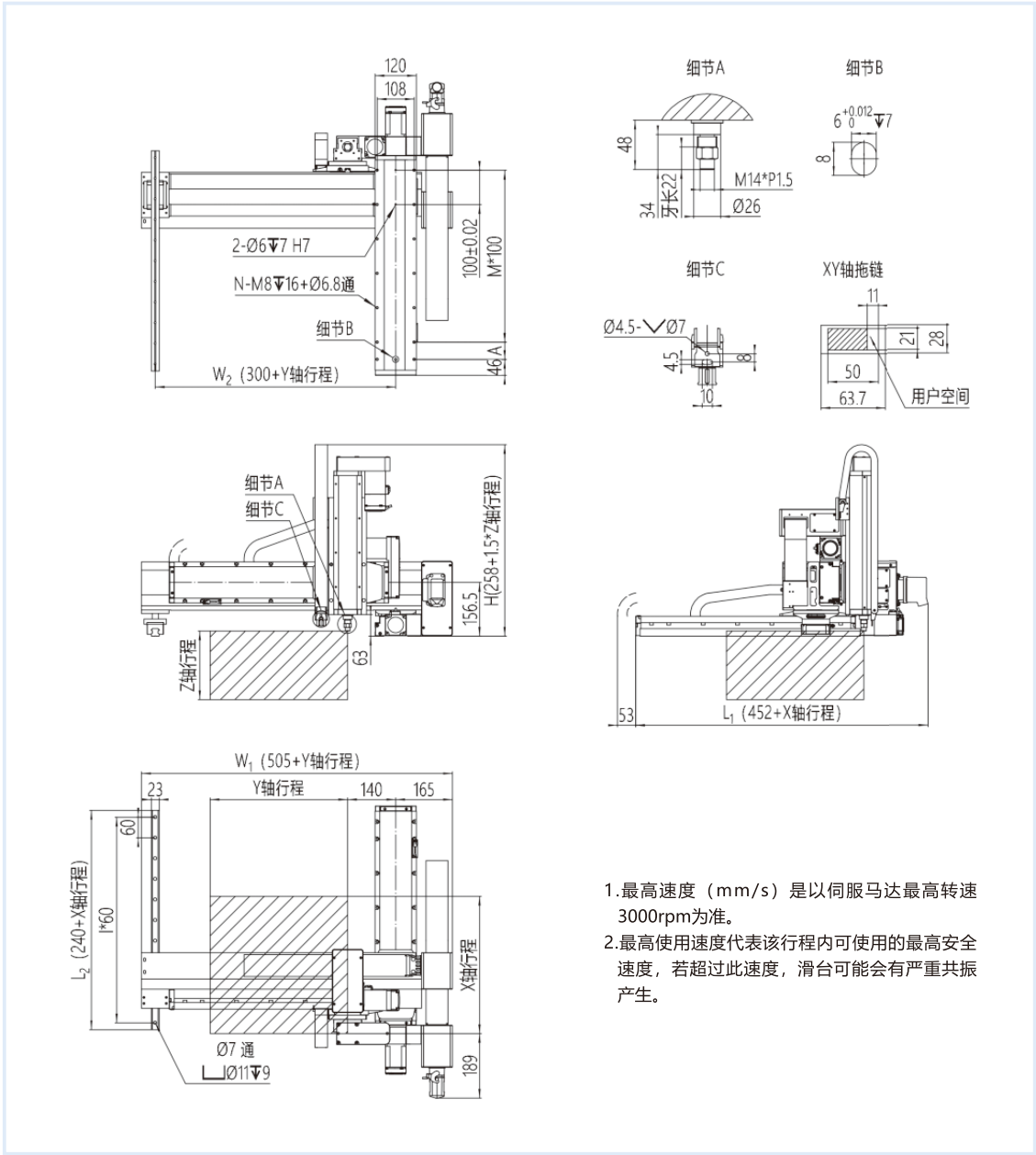


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800										
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305										
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100										
最高使用速度mm/s	1000																		
												Z轴行程	100	150	200	250	300		
												H	408	483	558	633	708		
												最高使用速度mm/s	500						

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● T12-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

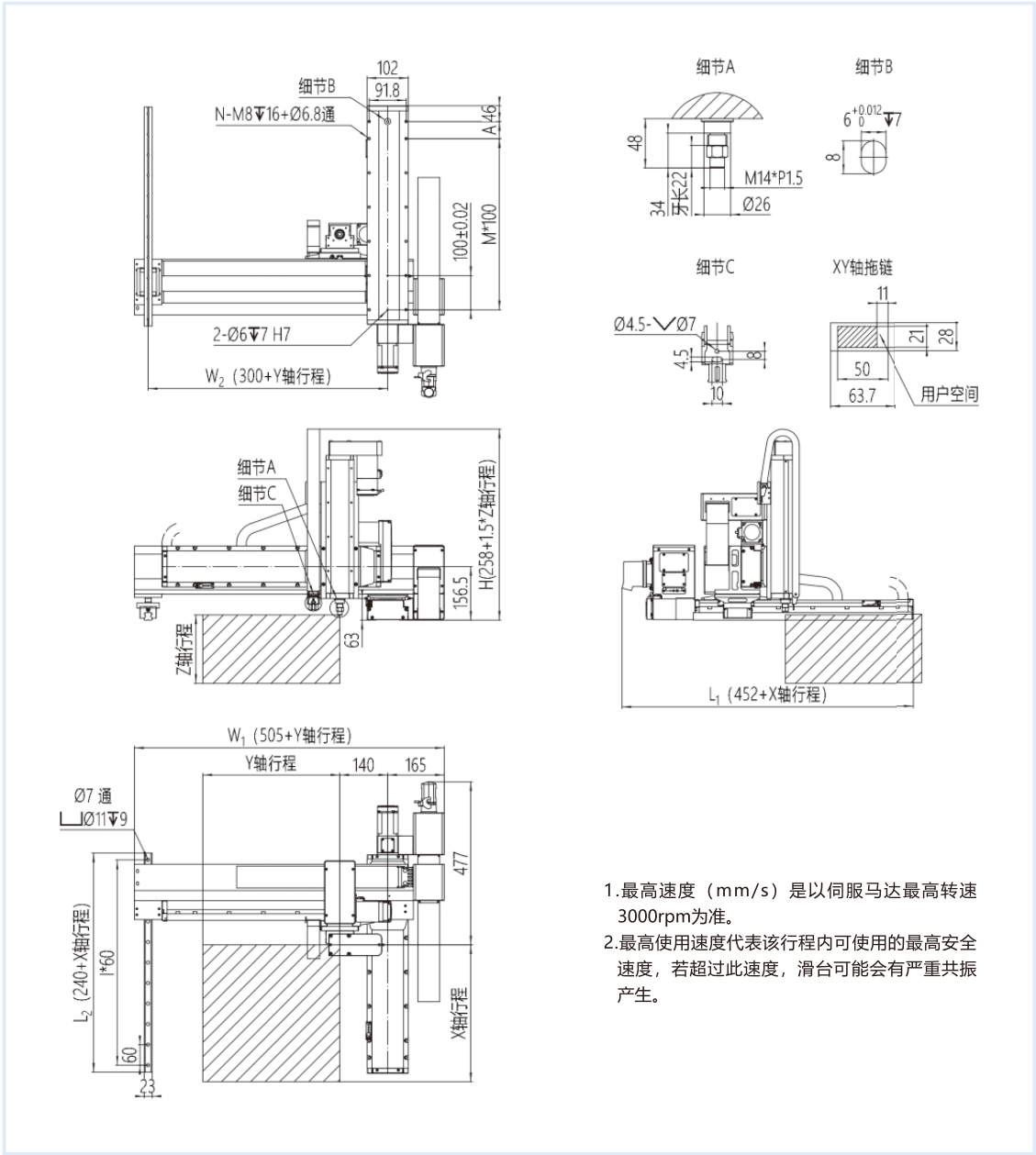
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	408	483	558	633	708
最高使用速度mm/s	500				

● T12-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

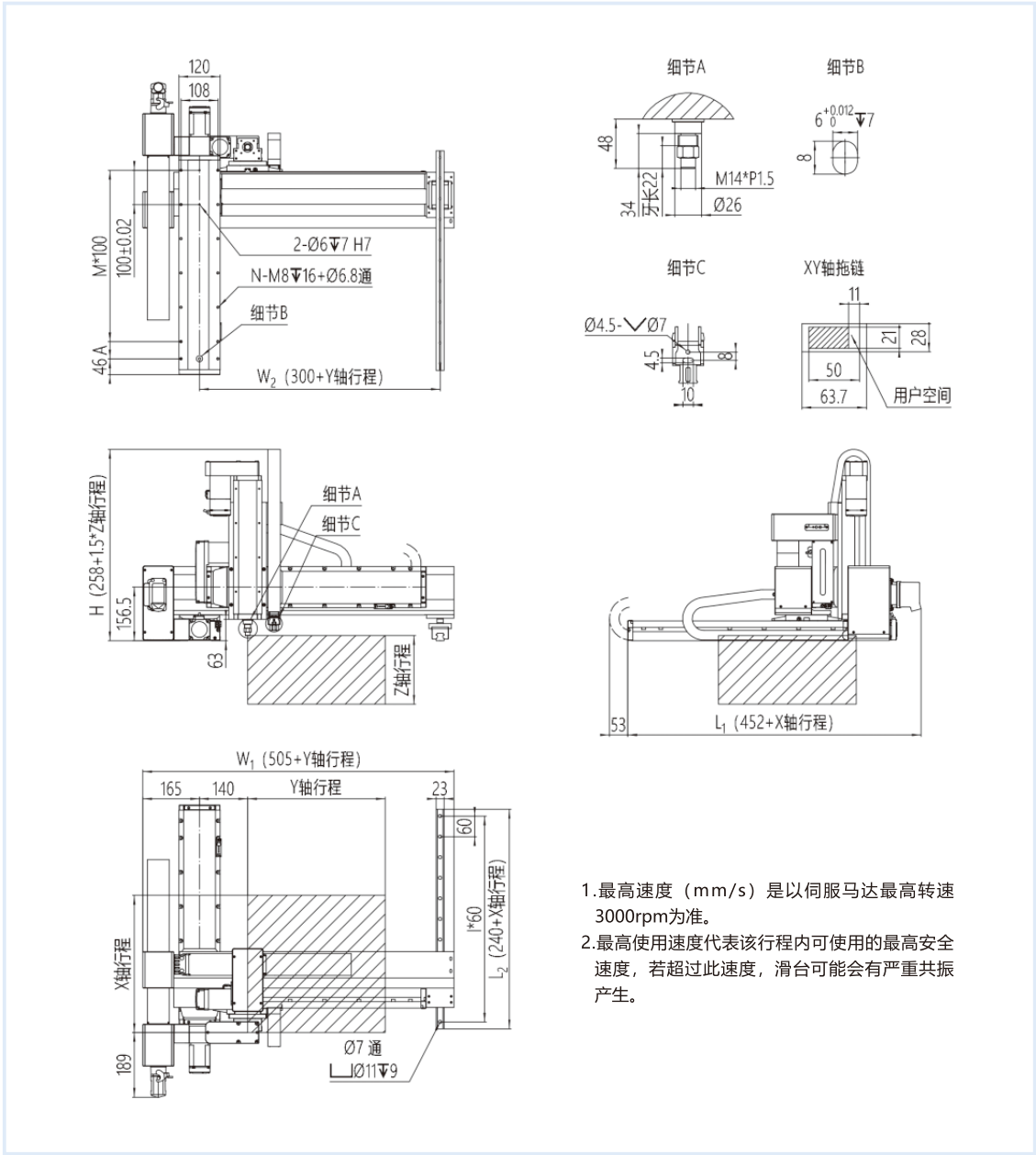
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	408	483	558	633	708
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

T12-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

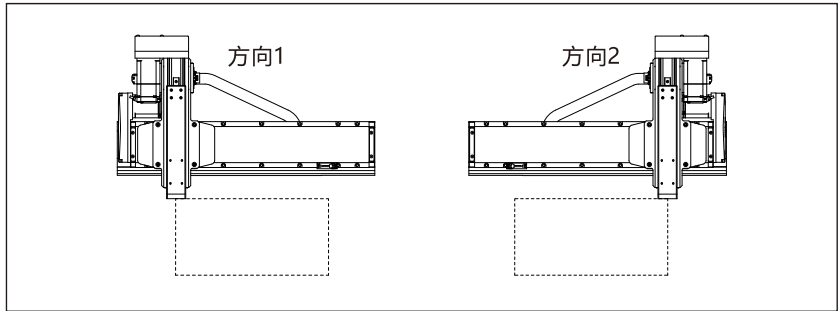
Z轴行程	100	150	200	250	300
H	408	483	558	633	708
最高使用速度mm/s	500				



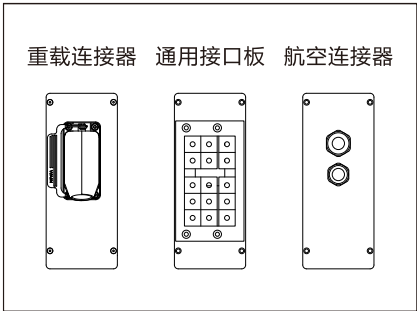
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



俯视图



接口类型



产品参数

Y	8	-	40	20	-	T	P	A	-	1
模块规格	Y轴行程		Z轴行程		滑台品牌		伺服品牌		接口类型	
	10	行程100mm	10	行程100mm	T	TOYO	P	松下	A	重载连接器
	...	...	...	...	S		H	汇川	B	通用接口板
	95	行程950mm	...	...	L		S	西门子	C	航空连接器
8	00	行程1000mm	30	行程300mm	A		T	台达	组合方向	
12	间隔30mm		间隔50mm		P		M	三菱		
									1	方向1
									2	方向2

● Y8-□□-□□□-□ 性能参数

Y8-□□-□□□-1	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	Y50L
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
Y8-□□-□□□-2	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

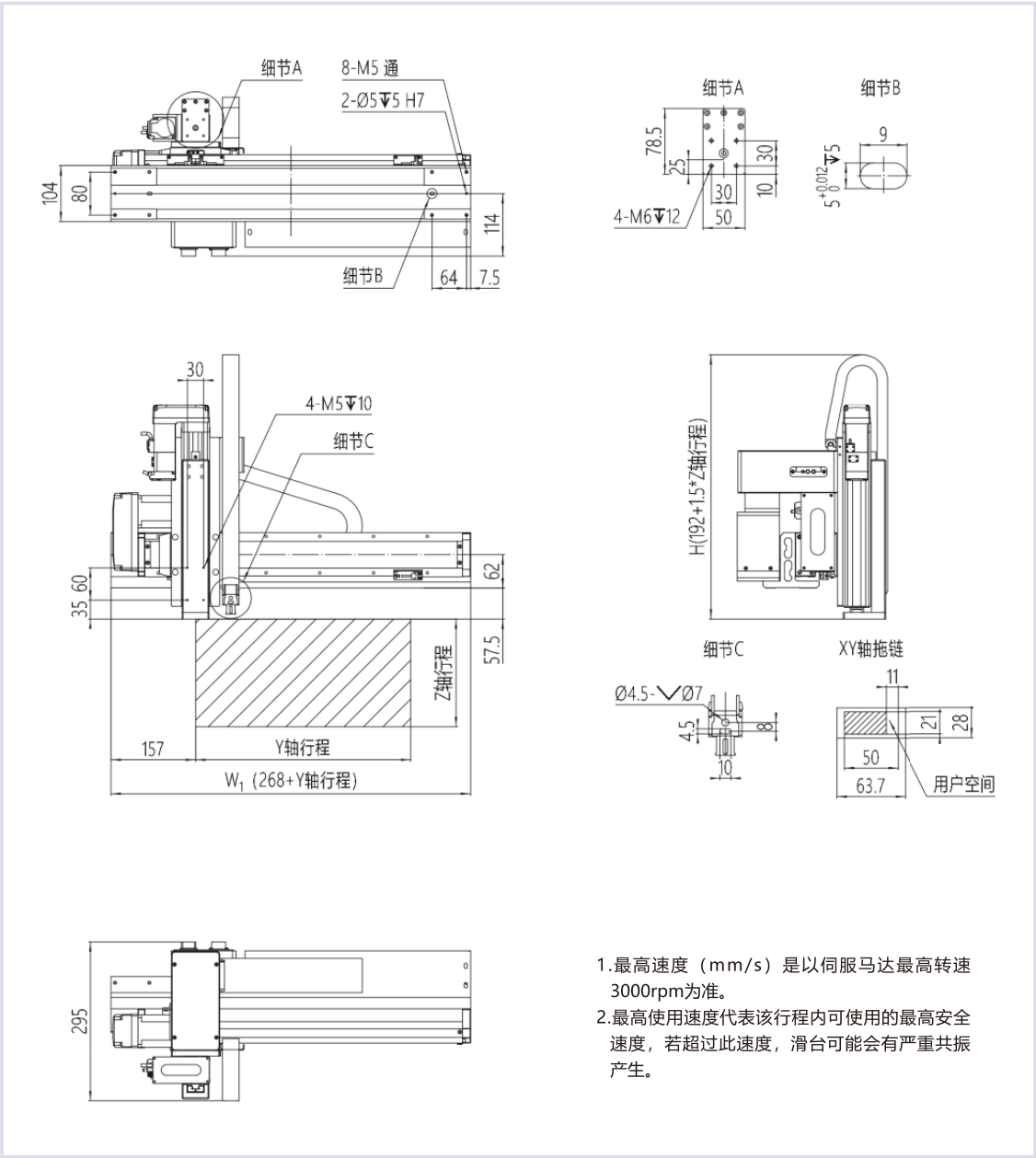
Y8-□□-□□□-2	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	Y50L
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
Y8-□□-□□□-2	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-□□□-1 尺寸图

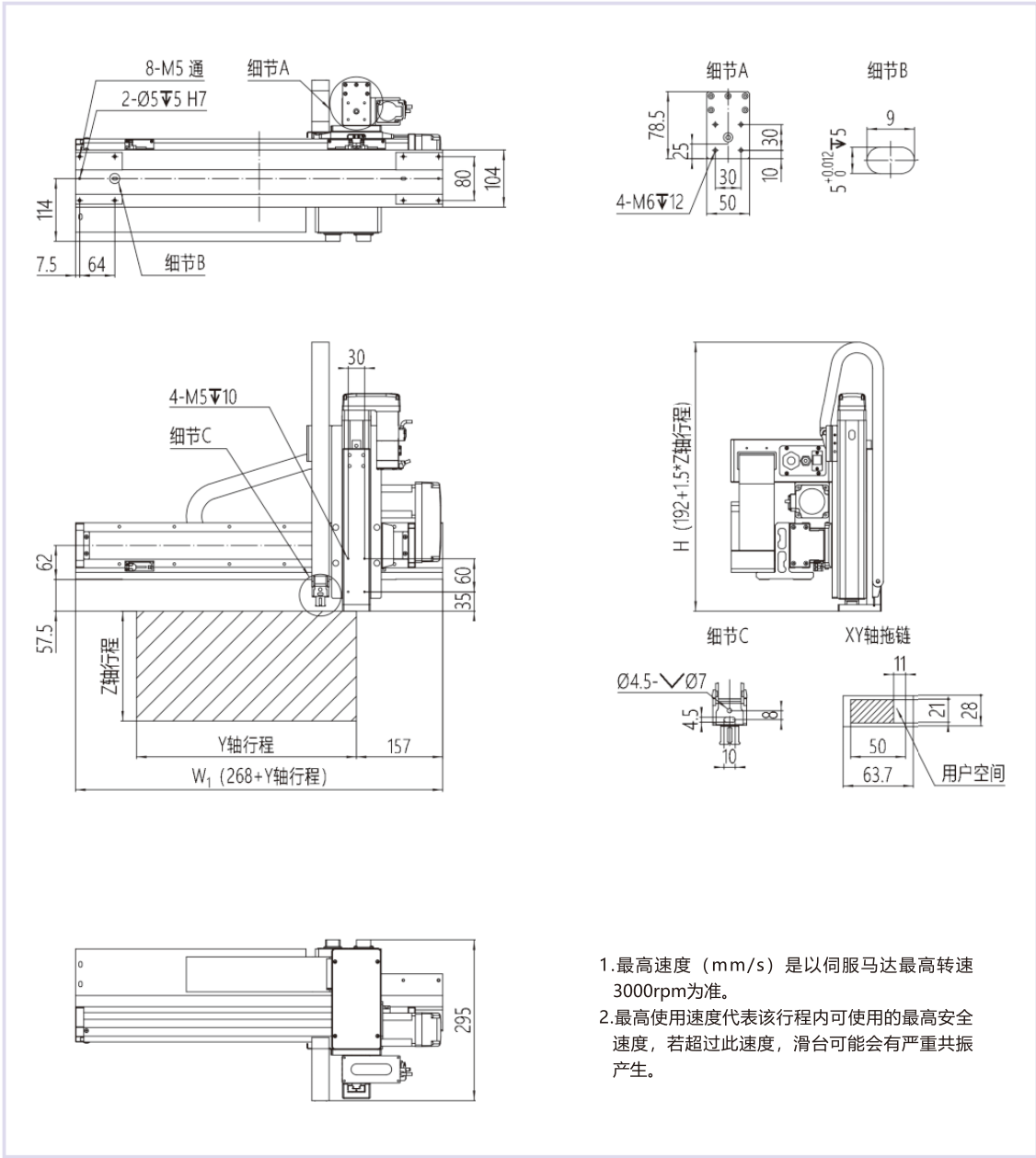


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	342	417	492	567	642
最高使用速度mm/s	500				

● Y8-□□-□□□-2 尺寸图



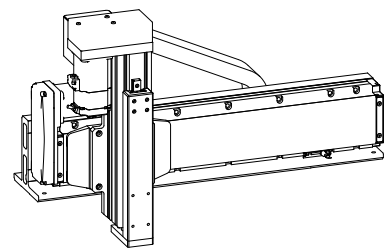
单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

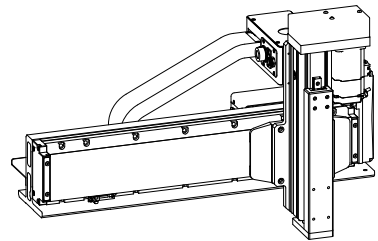
Z轴行程	100	150	200	250	300
H	342	417	492	567	642
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y12-□□-□□□-□ 性能参数

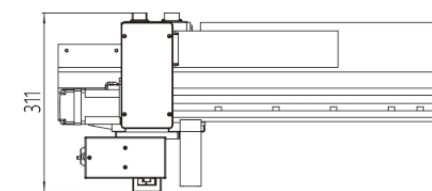
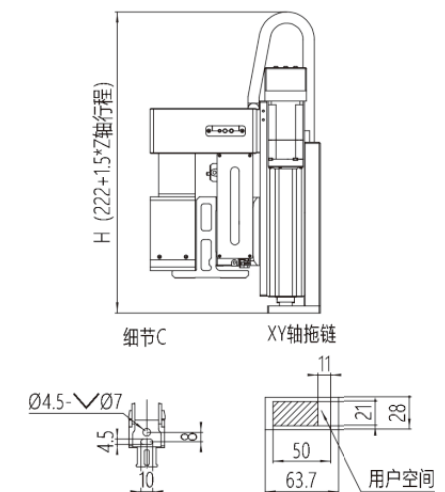
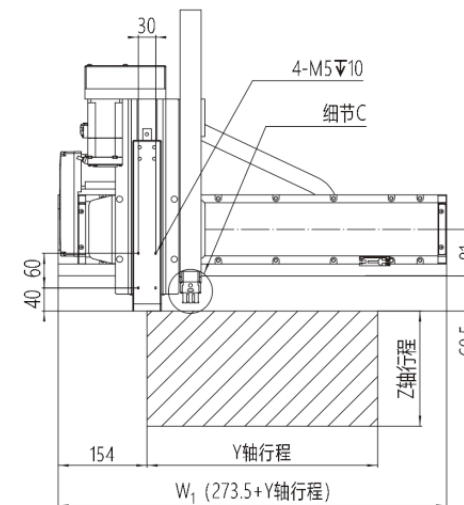
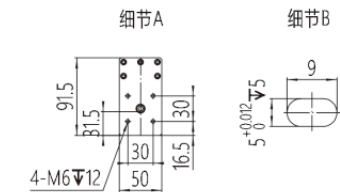
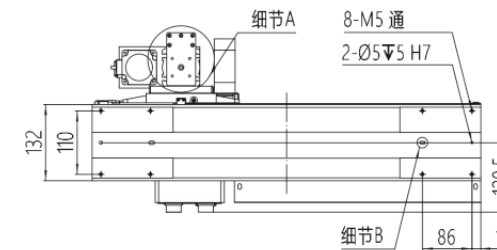


项目	G12模块	
	Y轴	Z轴
轴型式	GTH12	Y65L
丝杆导程/mm	32	16
最高速度mm/s	1600	800
行程/mm	100-1000	100-300
AC伺服马达/W	400	400+刹车
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	10	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



项目	G12模块	
	Y轴	Z轴
轴型式	GTH12	Y65L
丝杆导程/mm	32	16
最高速度mm/s	1600	800
行程/mm	100-1000	100-300
AC伺服马达/W	400	400+刹车
重复定位精度/mm	±0.03	
最大载荷/kg	10	
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

● Y12-□□-□□□-1 尺寸图



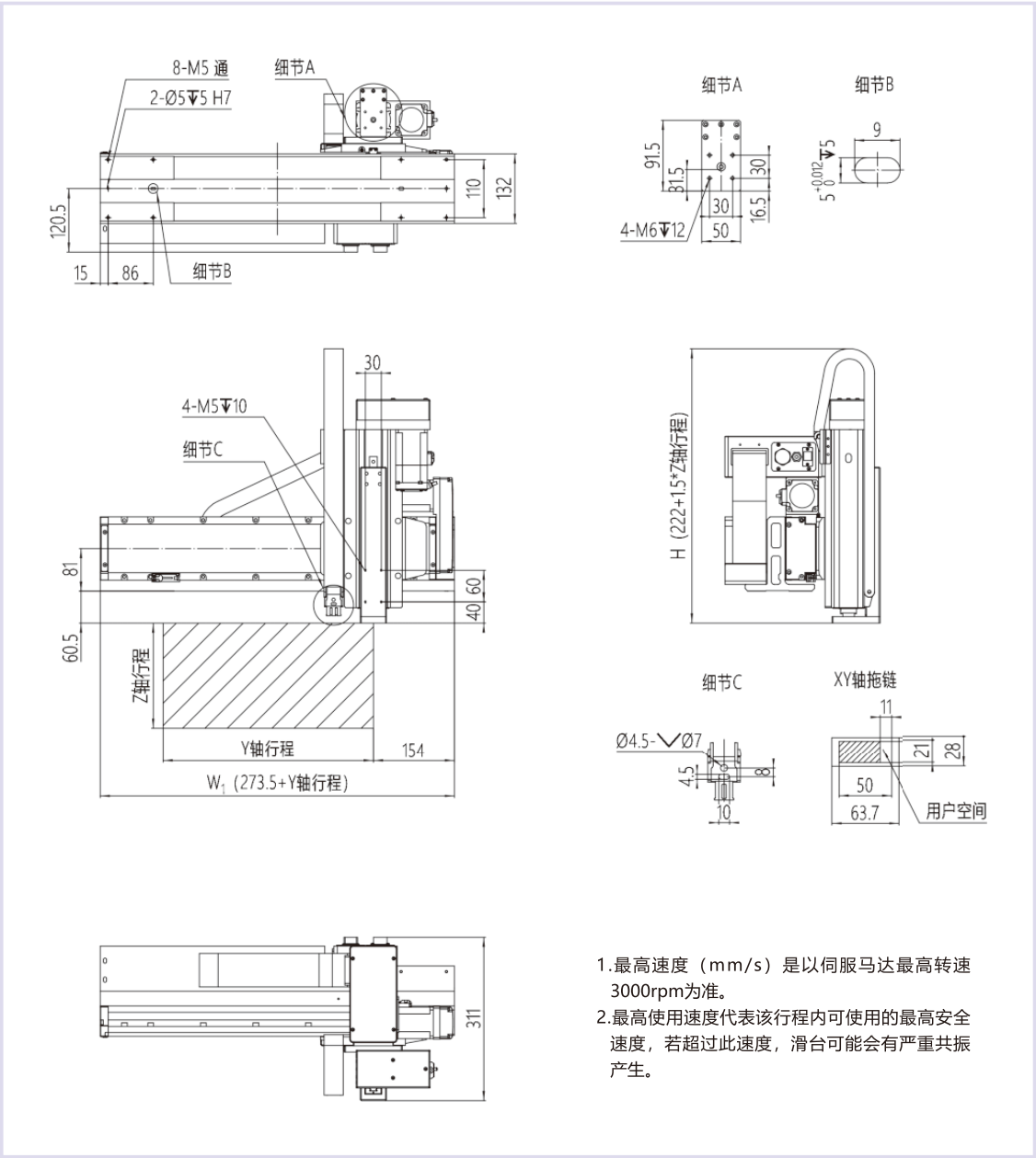
- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067
Z轴行程	100	150	200	250	300														
H	372	447	522	597	672														
最高使用速度mm/s	800																		

*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● Y12-□□-□□□-2 尺寸图



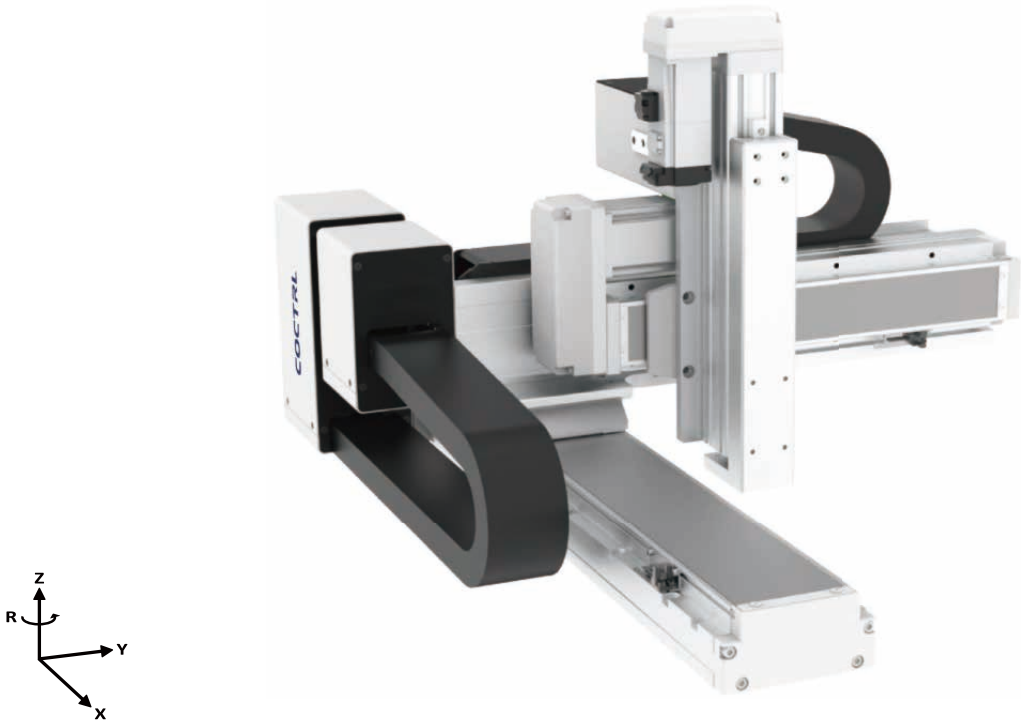
单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	800				



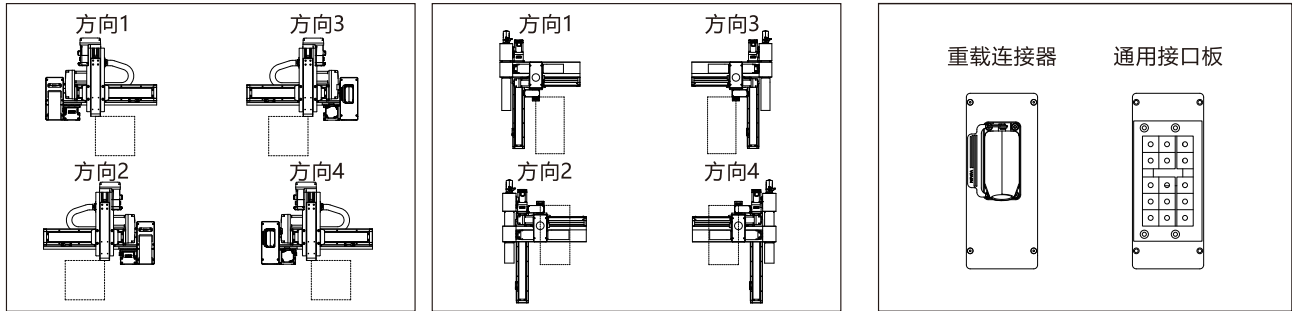
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

Y		8		- 20		15		- L		8		- 40		- T		P		Y		- 1																			
模块规格																				接口类型																			
8																				A 重载连接器																			
12																				B 通用接口板																			
Y轴行程				Z轴行程				模块规格				X轴行程				滑台品牌				伺服品牌				组合方向															
10		行程100mm		10		行程100mm		8		10		行程100mm		T		TOYO		P		松下		1		方向1															
...		...		...		...		...		...		...		S				H		汇川		2		方向2															
40		行程400mm		30		行程300mm		...		95		行程950mm		L				S		西门子		3		方向3															
间隔50mm				间隔50mm				12				00				行程1000mm				A				T				台达				4				方向4			
												间隔50mm								P				M				三菱											

● Y8-□□-L8-□-□□□-□ 性能参数

Y8-□□-L8-□-□□□-1

项目	Y8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50L	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	4	2.5	1.5	0.7	0.5	
150	5	5	3.8	2.3	1.3	0.5	0.3	
200	5	5	3.6	2.1	1.1	0.3	0.1	
250	5	5	3.3	1.8	0.8	0.1	0.1	
300	5	5	3.1	1.6	0.6	0.1	0.1	

Y8-□□-L8-□-□□□-2

项目	Y8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50L	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	4	2.5	1.5	0.7	0.5	
150	5	5	3.8	2.3	1.3	0.5	0.3	
200	5	5	3.6	2.1	1.1	0.3	0.1	
250	5	5	3.3	1.8	0.8	0.1	0.1	
300	5	5	3.1	1.6	0.6	0.1	0.1	

Y8-□□-L8-□-□□□-3

项目	Y8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50L	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃、85%RH以下，无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	4	2.5	1.5	0.7	0.5	
150	5	5	3.8	2.3	1.3	0.5	0.3	
200	5	5	3.6	2.1	1.1	0.3	0.1	
250	5	5	3.3	1.8	0.8	0.1	0.1	
300	5	5	3.1	1.6	0.6	0.1	0.1	

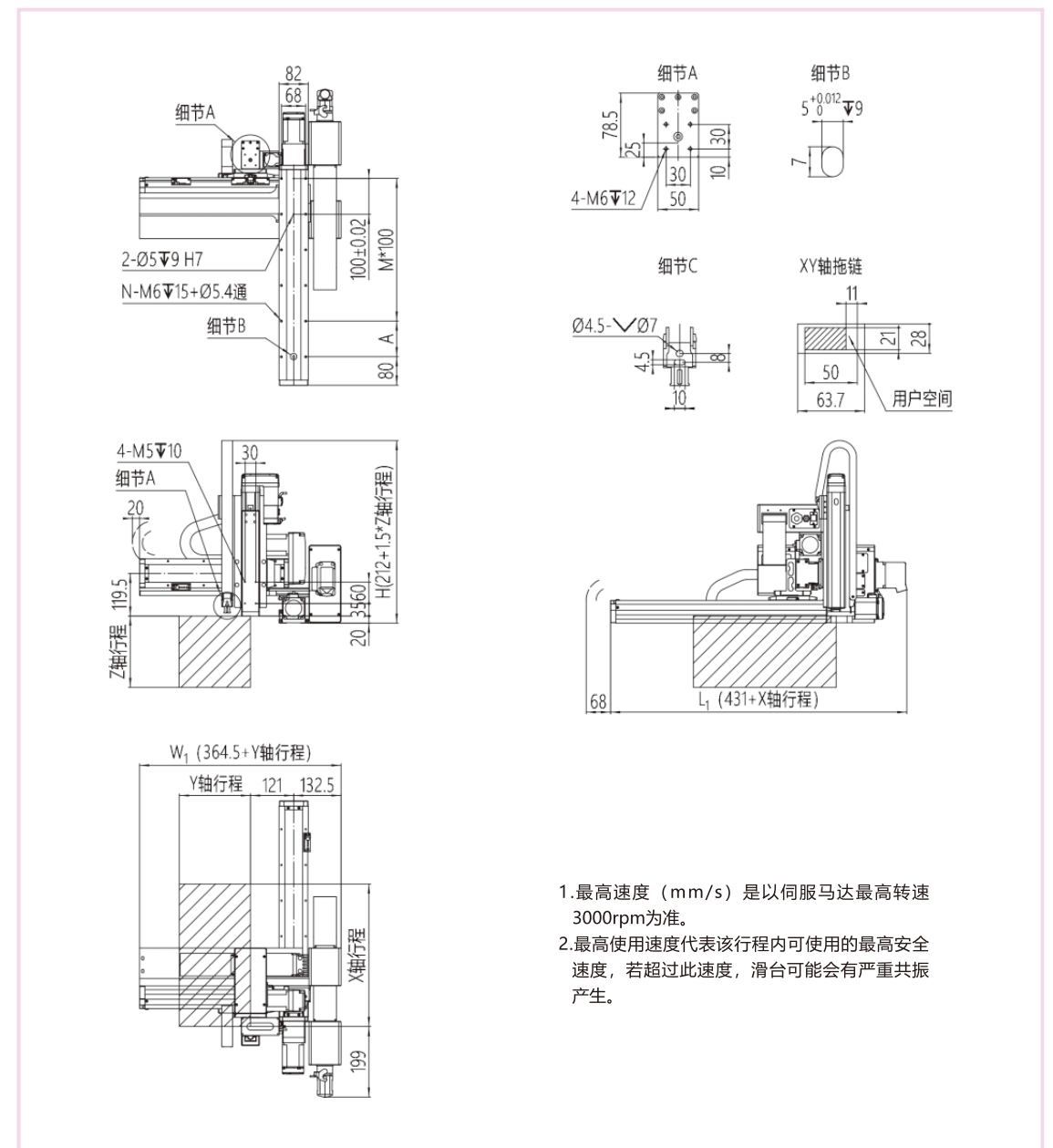
Y8-□□-L8-□-□□□-4

项目	Y8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50L	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	4	2.5	1.5	0.7	0.5	
150	5	5	3.8	2.3	1.3	0.5	0.3	
200	5	5	3.6	2.1	1.1	0.3	0.1	
250	5	5	3.3	1.8	0.8	0.1	0.1	
300	5	5	3.1	1.6	0.6	0.1	0.1	

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-L8-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

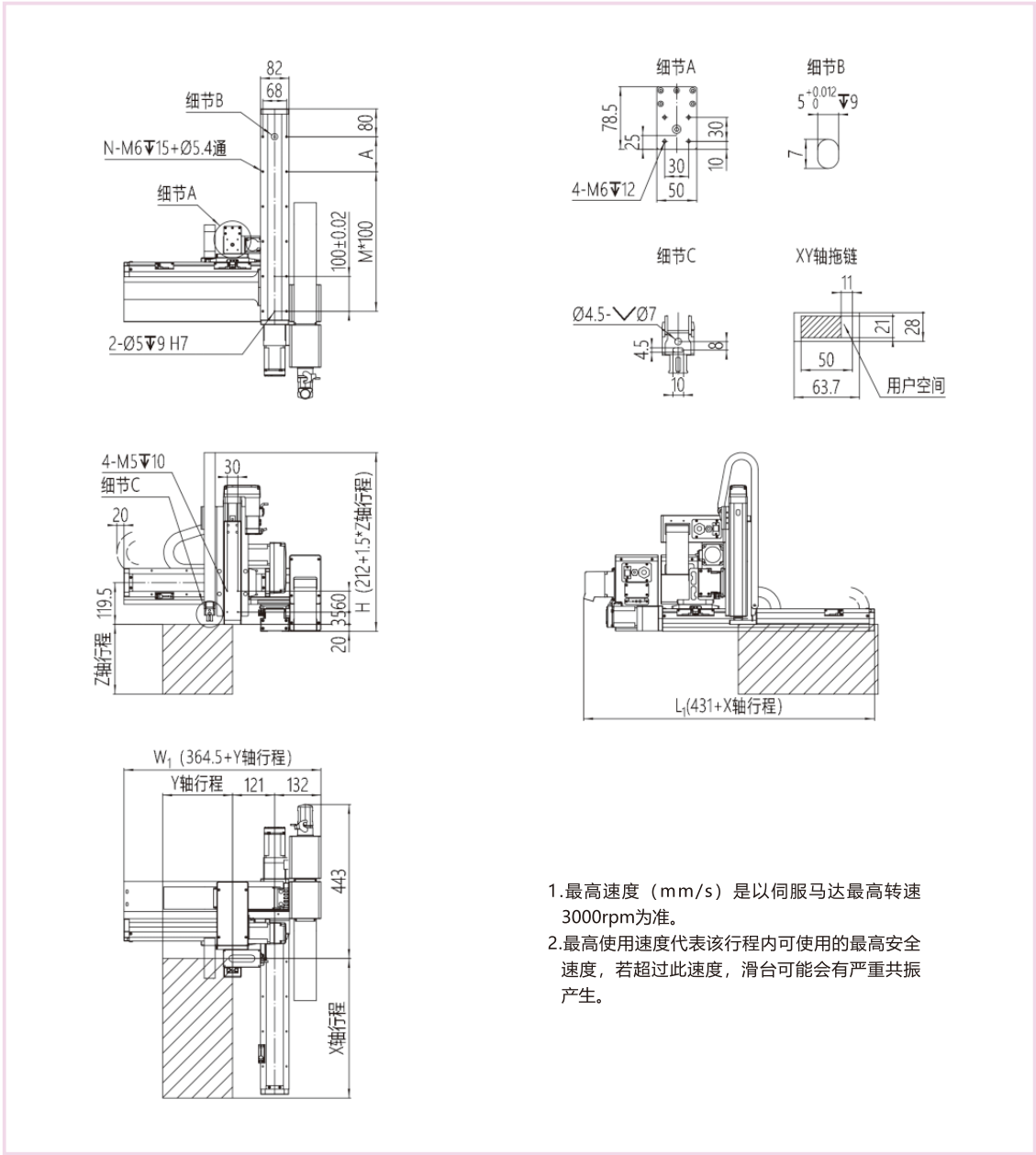
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-L8-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

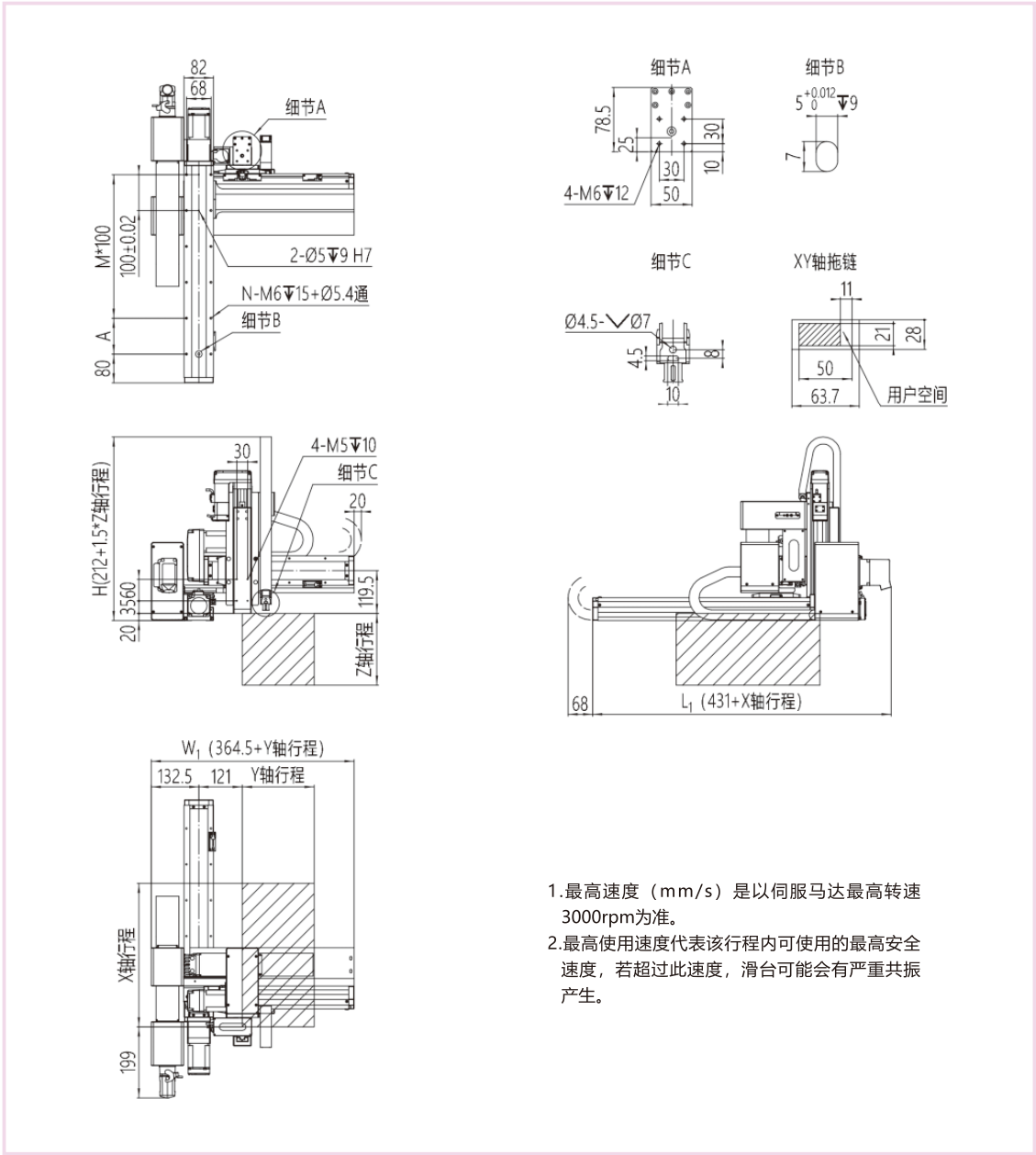
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

● Y8-□□-L8-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

Y8-□□-L12-□-□□□-1

项目		Y8模块		L12模块			
		Y轴	Z轴	X轴			
轴型式		GTH8	Y50L	GTH12			
丝杆导程/mm		10	10	20			
最高速度mm/s		500	500	1000			
行程/mm		100-400	100-300	100-1000			
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		5					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	5	5
200	5	5	5	5	5	5	5
250	5	5	5	5	5	5	5
300	5	5	5	5	5	5	5

Y8-□□-L12-□-□□□-2

项目		Y8模块		L12模块			
		Y轴	Z轴	X轴			
轴型式		GTH8	Y50L	GTH12			
丝杆导程/mm		10	10	20			
最高速度mm/s		500	500	1000			
行程/mm		100-400	100-300	100-1000			
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		5					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	5	5
200	5	5	5	5	5	5	5
250	5	5	5	5	5	5	5
300	5	5	5	5	5	5	5

Y8-□□-L12-□-□□□-3

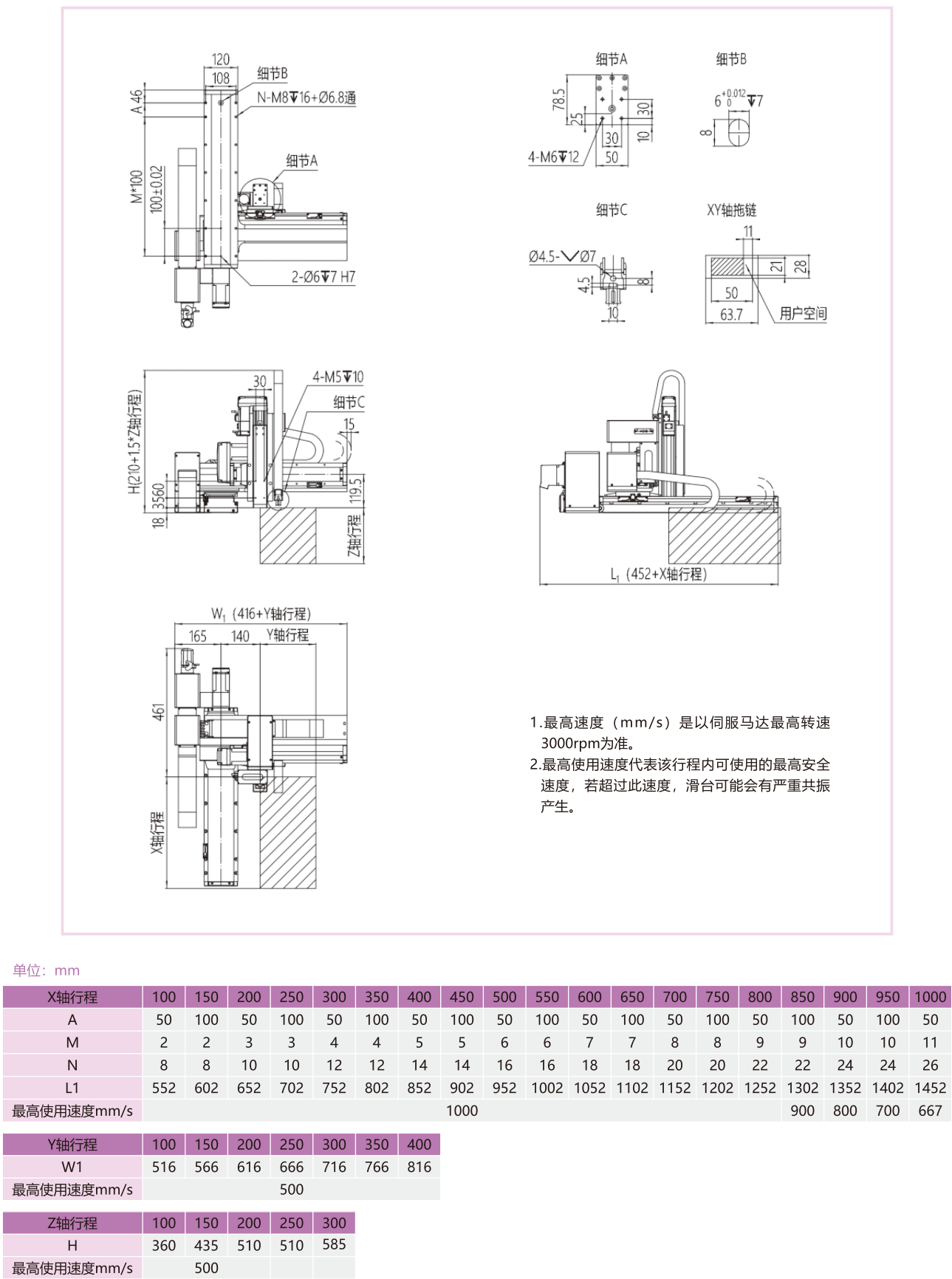
项目		Y8模块		L12模块			
		Y轴	Z轴	X轴			
轴型式		GTH8	Y50L	GTH12			
丝杆导程/mm		10	10	20			
最高速度mm/s		500	500	1000			
行程/mm		100-400	100-300	100-1000			
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		5					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	5	5
200	5	5	5	5	5	5	5
250	5	5	5	5	5	5	5
300	5	5	5	5	5	5	5

Y8-□□-L12-□-□□□-4

项目		Y8模块		L12模块			
		Y轴	Z轴	X轴			
轴型式		GTH8	Y50L	GTH12			
丝杆导程/mm		10	10	20			
最高速度mm/s		500	500	1000			
行程/mm		100-400	100-300	100-1000			
AC伺服马达/W		400	100+刹车	400			
重复定位精度/mm		±0.03					
最大载荷/kg		5					
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露					
末端载荷/kg							
Z轴行程\Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	5	5	5	5	5
150	5	5	5	5	5	5	5
200	5	5	5	5	5	5	5
250	5	5	5	5	5	5	5
300	5	5	5	5	5	5	5

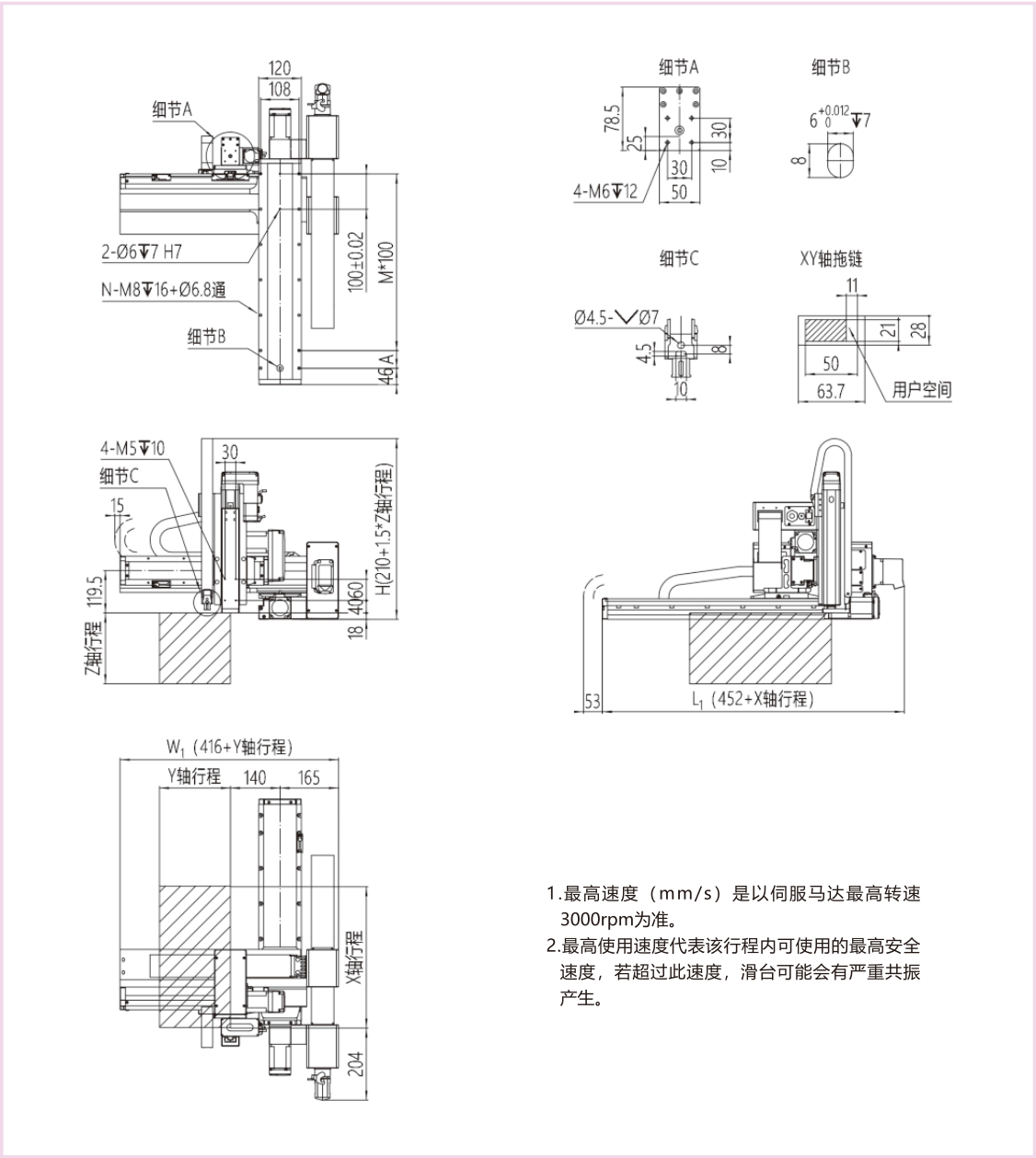
*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

● Y8-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

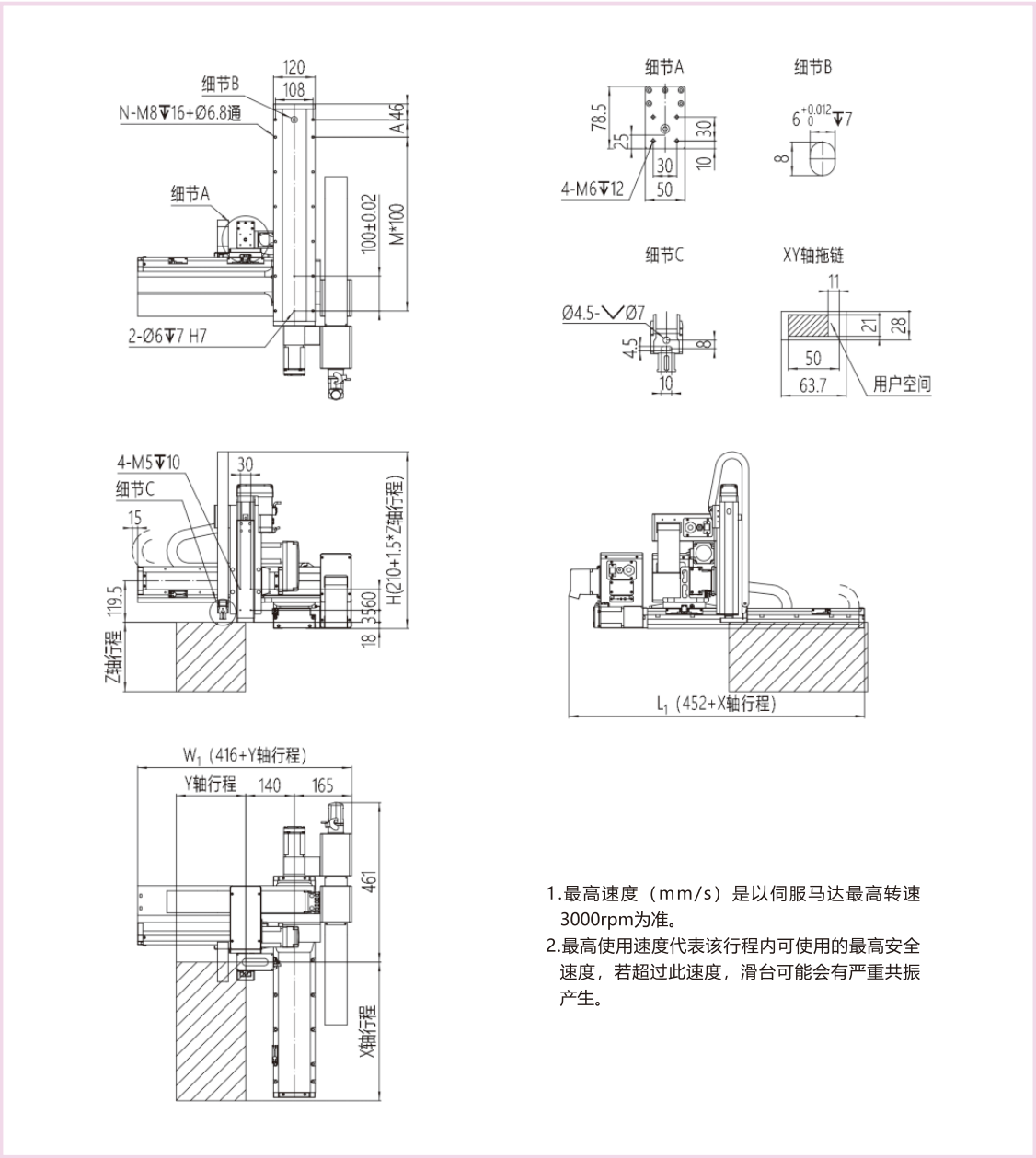
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	510	585
最高使用速度mm/s	500				

● Y8-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

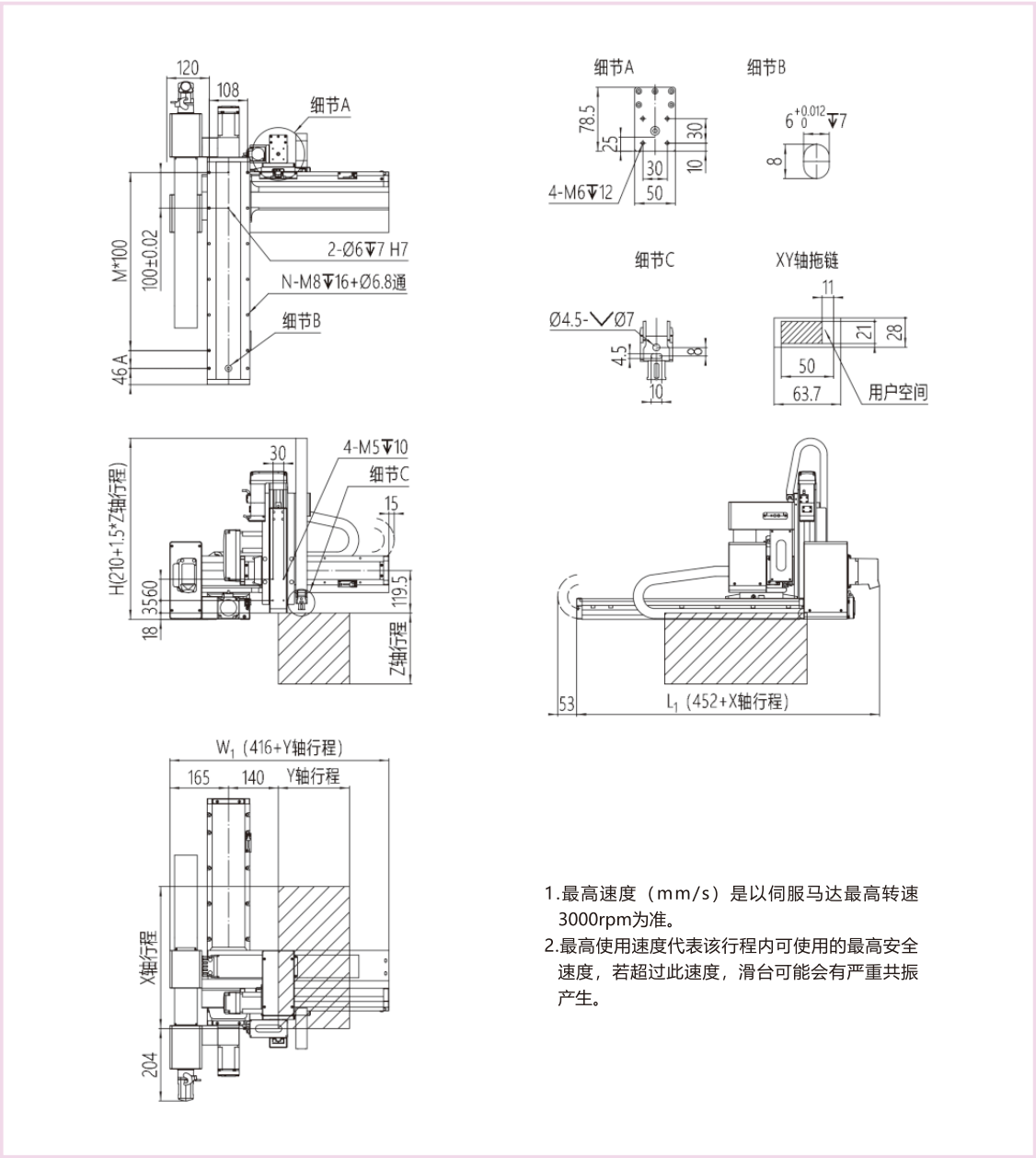
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	510	585
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	510	585
最高使用速度mm/s	500				

● Y12-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

Y12-□□-L12-□-□□□-1

项目		Y12模块		L12模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH12	Y65L	GTH12				
丝杆导程/mm		10	16	20				
最高速度mm/s		500	800	1000				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	400+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		10						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	100	10	10	10	10	10	10	8.6
150	100	10	10	10	10	10	10	8.2
200	100	10	10	10	10	10	9.6	7.8
250	100	10	10	10	10	10	9.1	7.3
300	100	10	10	10	10	10	8.8	6.9

Y12-□□-L12-□-□□□-2

项目		Y12模块		L12模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH12	Y65L	GTH12				
丝杆导程/mm		10	16	20				
最高速度mm/s		500	800	1000				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	400+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		10						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	100	10	10	10	10	10	10	8.6
150	100	10	10	10	10	10	10	8.2
200	100	10	10	10	10	10	9.6	7.8
250	100	10	10	10	10	10	9.1	7.3
300	100	10	10	10	10	10	8.8	6.9

Y12-□□-L12-□-□□□-3

项目		Y12模块		L12模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH12	Y65L	GTH12				
丝杆导程/mm		10	16	20				
最高速度mm/s		500	800	1000				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	400+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		10						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	100	10	10	10	10	10	10	8.6
150	100	10	10	10	10	10	10	8.2
200	100	10	10	10	10	10	9.6	7.8
250	100	10	10	10	10	10	9.1	7.3
300	100	10	10	10	10	10	8.8	6.9

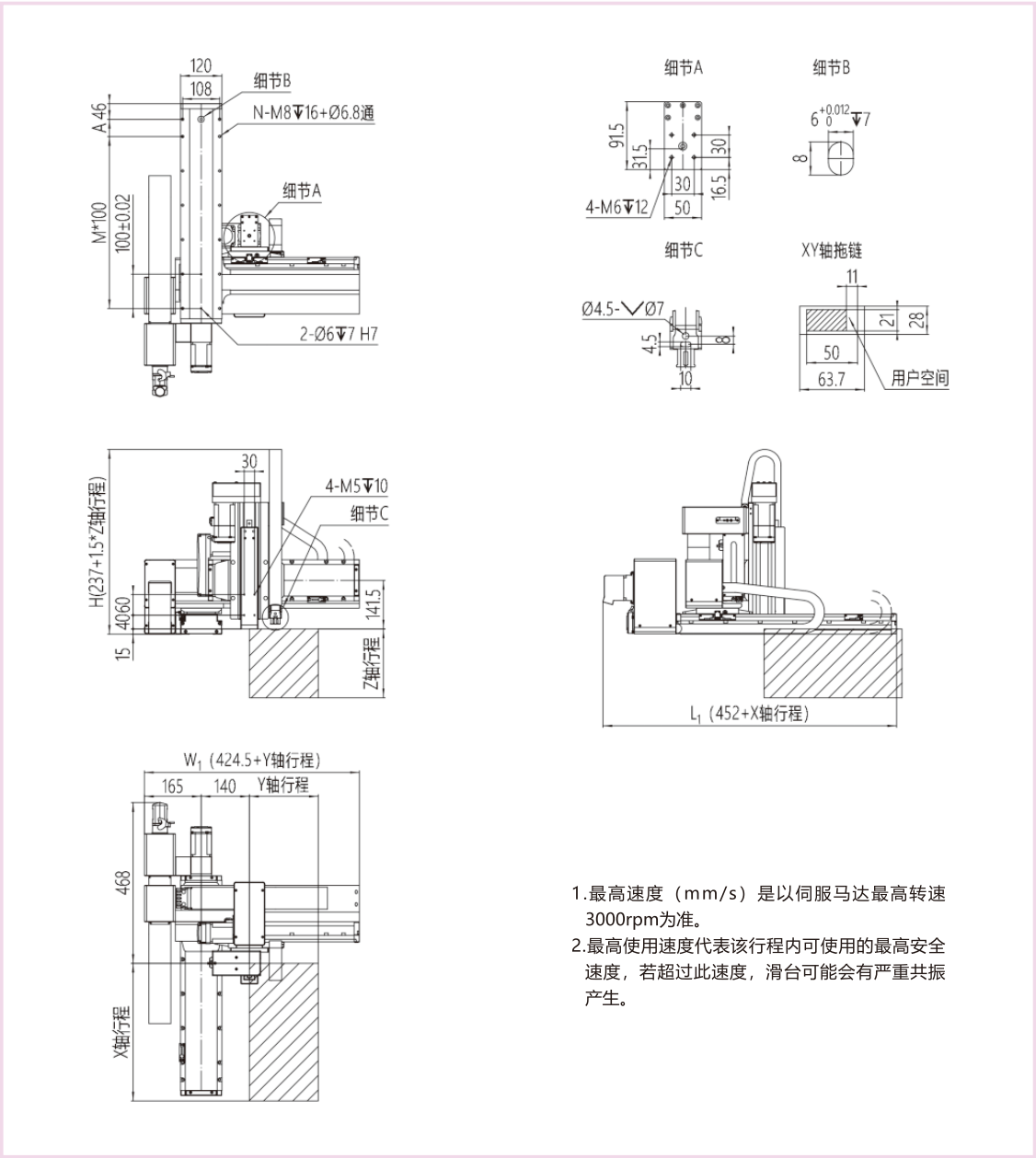
Y12-□□-L12-□-□□□-4

项目		Y12模块		L12模块				
		Y轴	Z轴	X轴				
轴型式		GTH12	Y65L	GTH12				
丝杆导程/mm		10	16	20				
最高速度mm/s		500	800	1000				
行程/mm		100-400	100-300	100-1000				
AC伺服马达/W		400	400+刹车	400				
重复定位精度/mm		±0.03						
最大载荷/kg		10						
适用环境		0~40℃, 85%RH以下, 无结露						
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	100	10	10	10	10	10	10	8.6
150	100	10	10	10	10	10	10	8.2
200	100	10	10	10	10	10	9.6	7.8
250	100	10	10	10	10	10	9.1	7.3
300	100	10	10	10	10	10	8.8	6.9

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y12-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

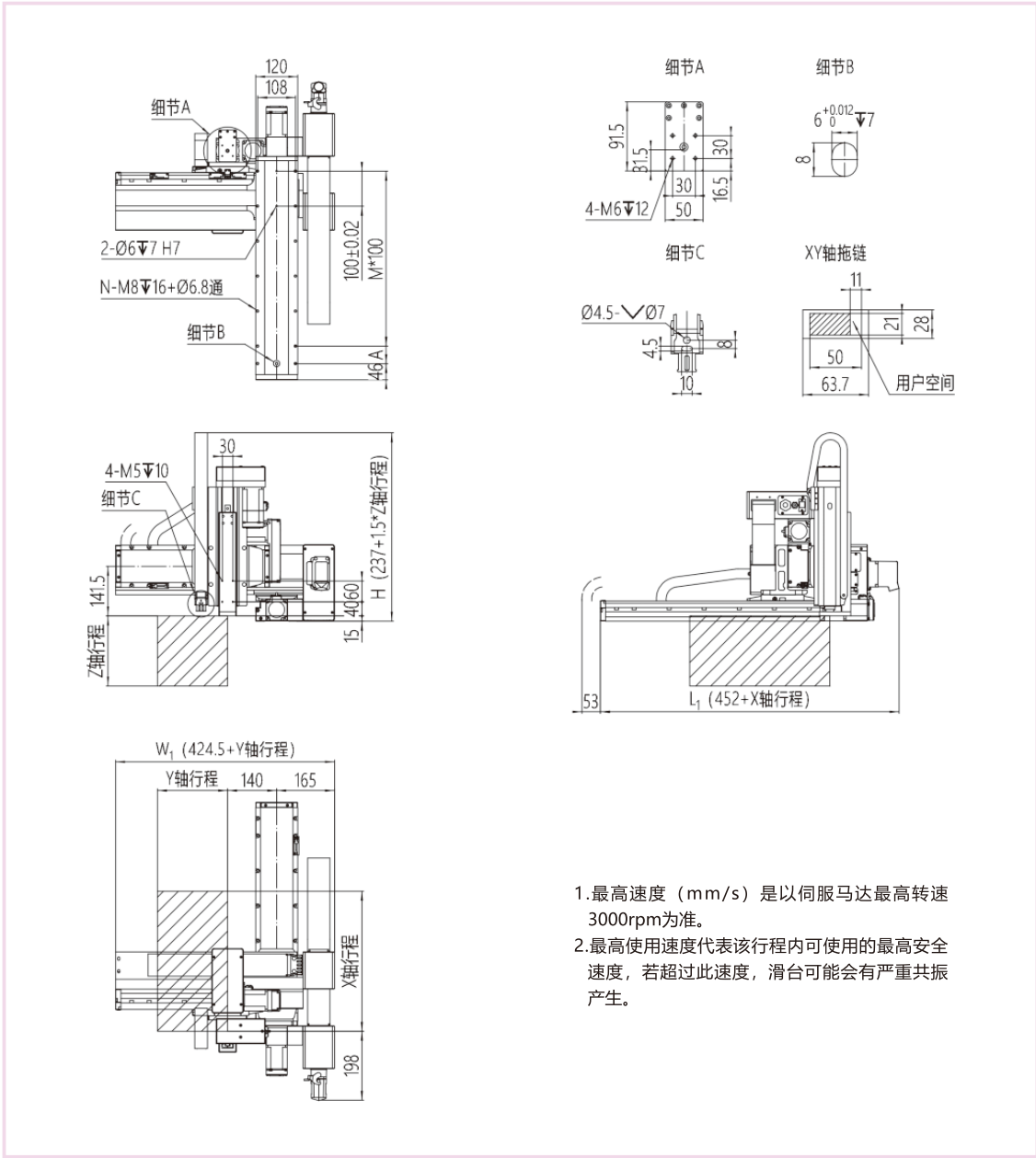
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

● Y12-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

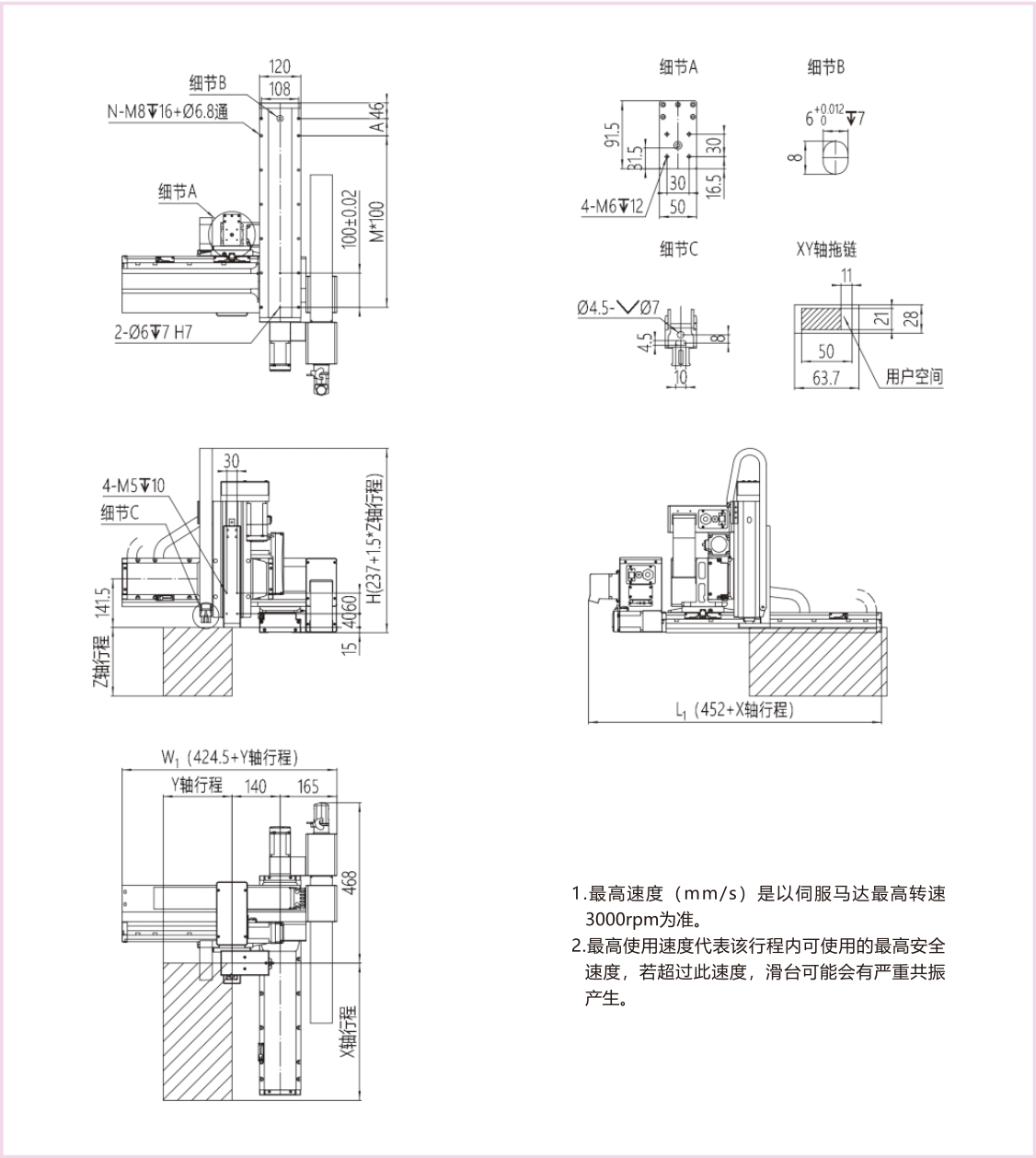
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y12-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

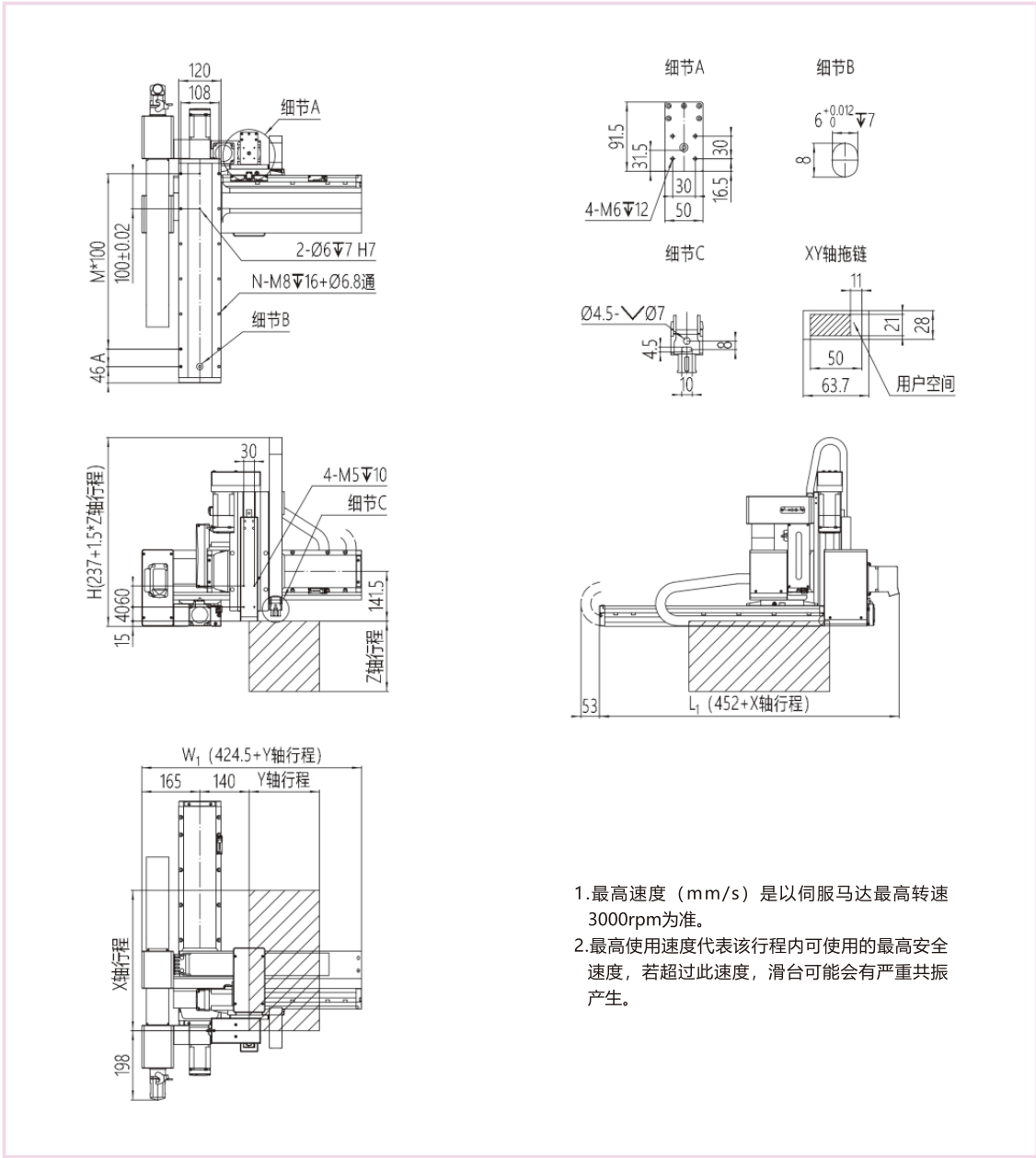
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

● Y12-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

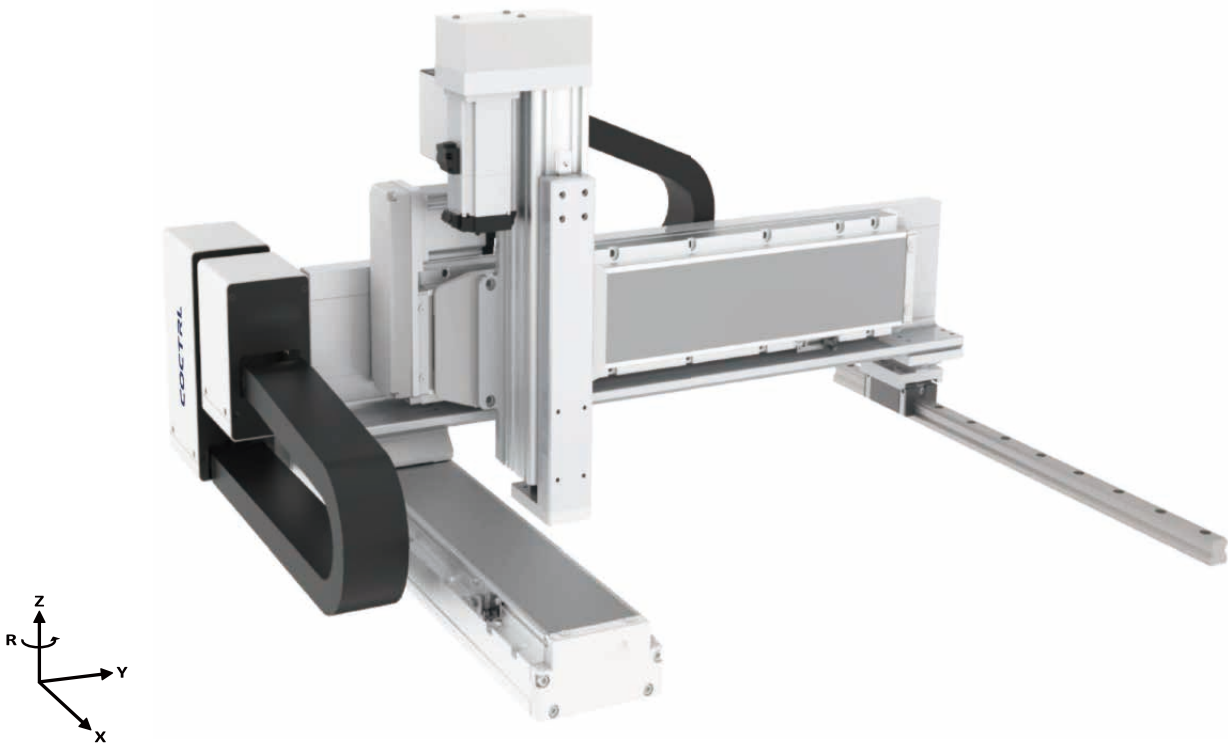
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

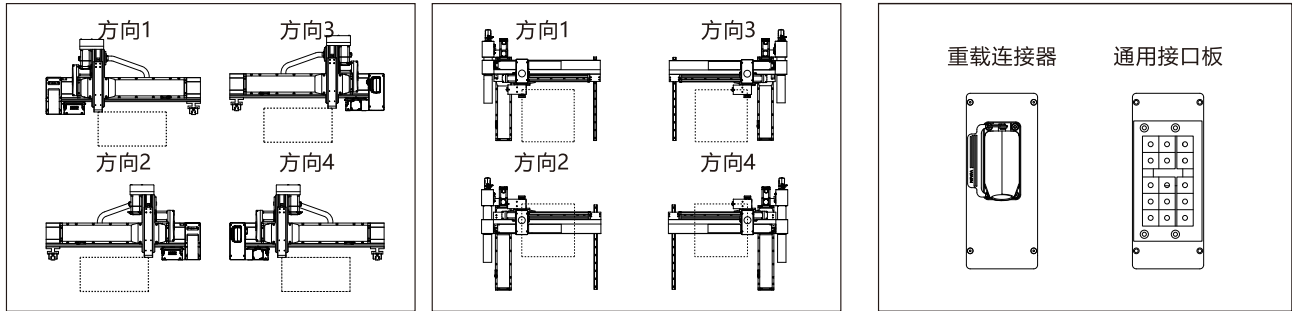
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

Y		8		- 40		15		- F		8		- 40		- T		P		A		- 1	
模块规格				Y轴行程				Z轴行程				X轴行程				滑台品牌		伺服品牌		接口类型	
8				40				10				10				T		P		A	
12				行程400mm				行程100mm				行程100mm				TOYO		松下		重载连接器	
				...				...				...				S		H		B	
				80				30				95				L		S			
				行程800mm				行程300mm				行程950mm						西门子		通用接口板	
				间隔50mm				间隔50mm				间隔50mm				P		M			
												00				A		T			
												行程1000mm						台达			
												间隔50mm						三菱			

● Y8-□□-F8-□-□□□-□ 性能参数

Y8-□□-F8-□-□□□-1	项目	Y8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	Y50L	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

Y8-□□-F8-□-□□□-2	项目	Y8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	Y50L	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

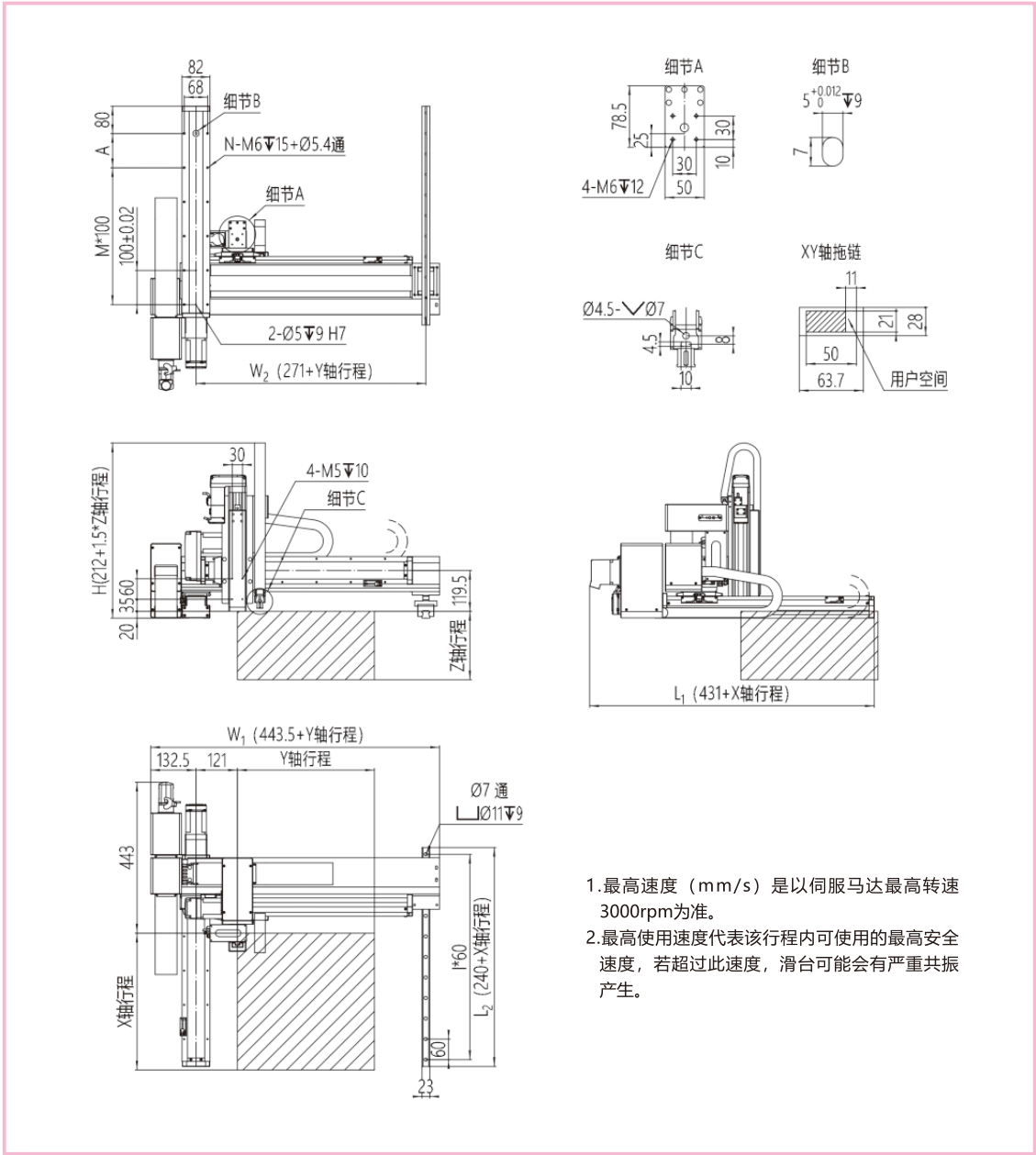
Y8-□□-F8-□-□□□-3	项目	Y8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	Y50L	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

Y8-□□-F8-□-□□□-4	项目	Y8模块		F8模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH8	Y50L	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	100	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-F8-□-□□□-1 尺寸图



1. 最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2. 最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

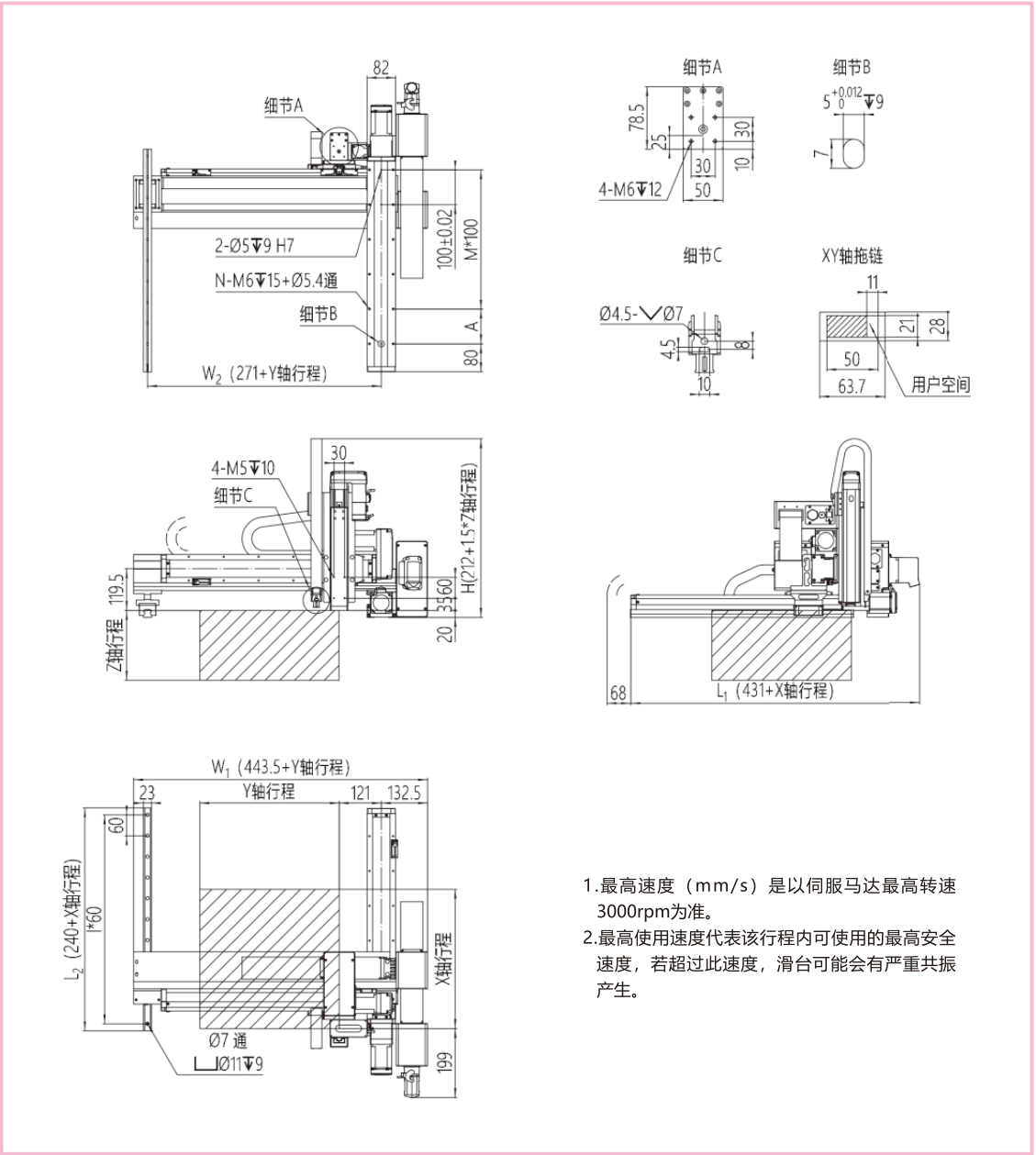
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071
最高使用速度mm/s	500								450

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

● Y8-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



1. 最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2. 最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

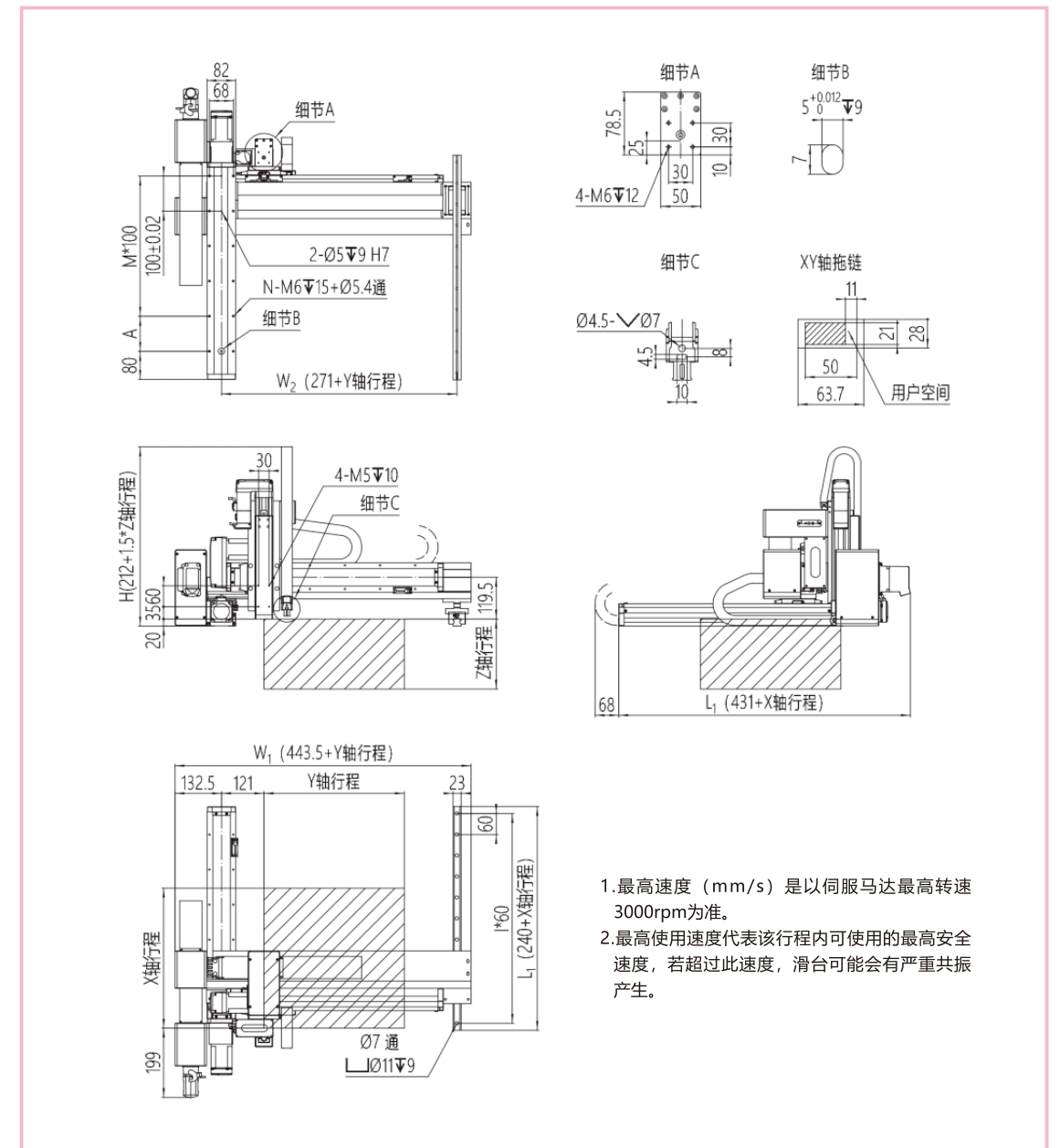
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071
最高使用速度mm/s	500								450

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-F8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程				100	150	200	250	300
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	H				362	437	512	587	662
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	最高使用速度mm/s				500				
最高使用速度mm/s	500								450									

机器人控制系统

机器人介绍

应用示例

G系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型2轴

悬臂型3轴

悬臂型4轴

龙门型2轴

龙门型3轴

龙门型4轴

T系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

Y系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

D系列标准滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

P系列关节机器人

直线型

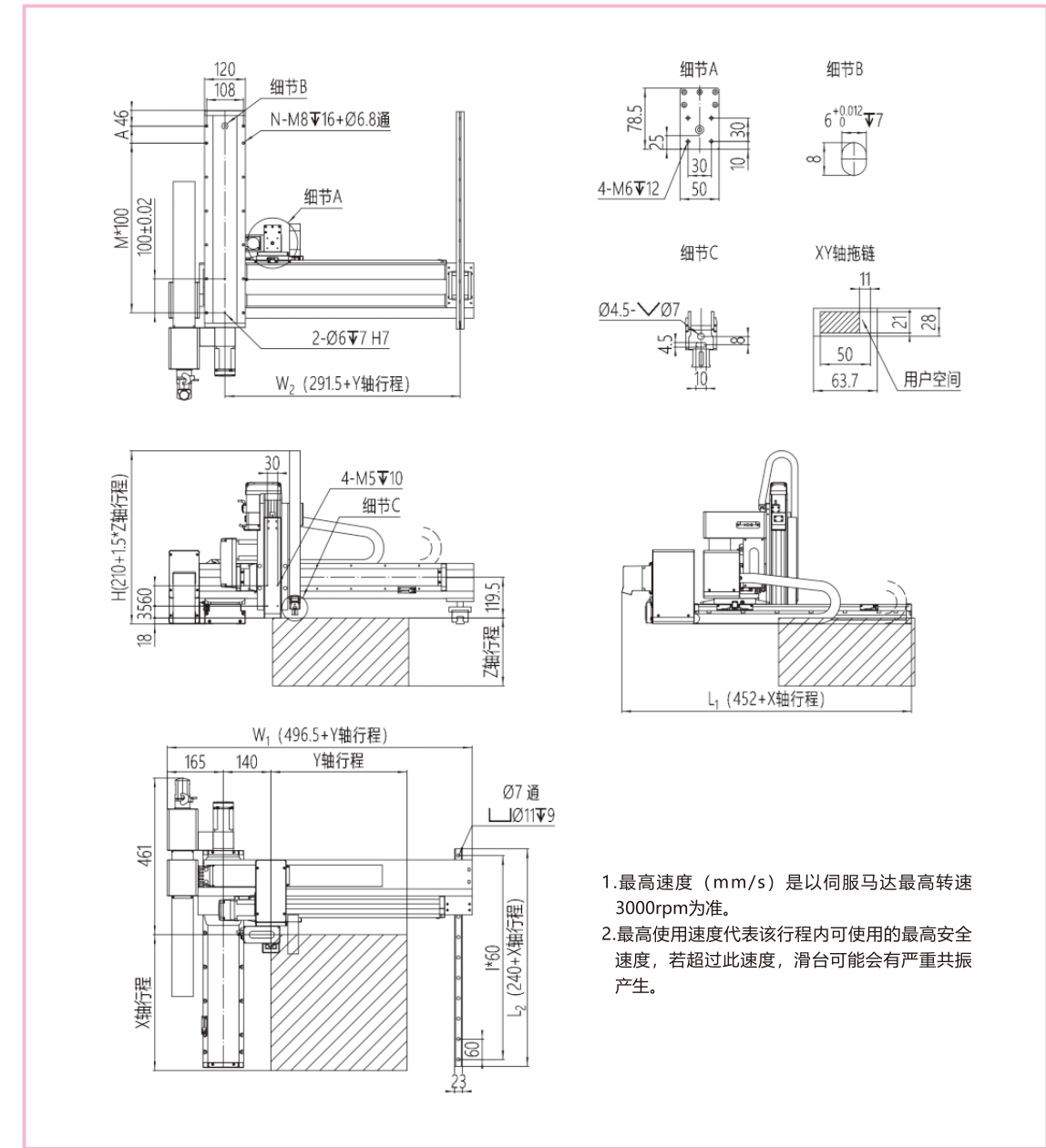
旋转型

Scara机器人

六轴机器人

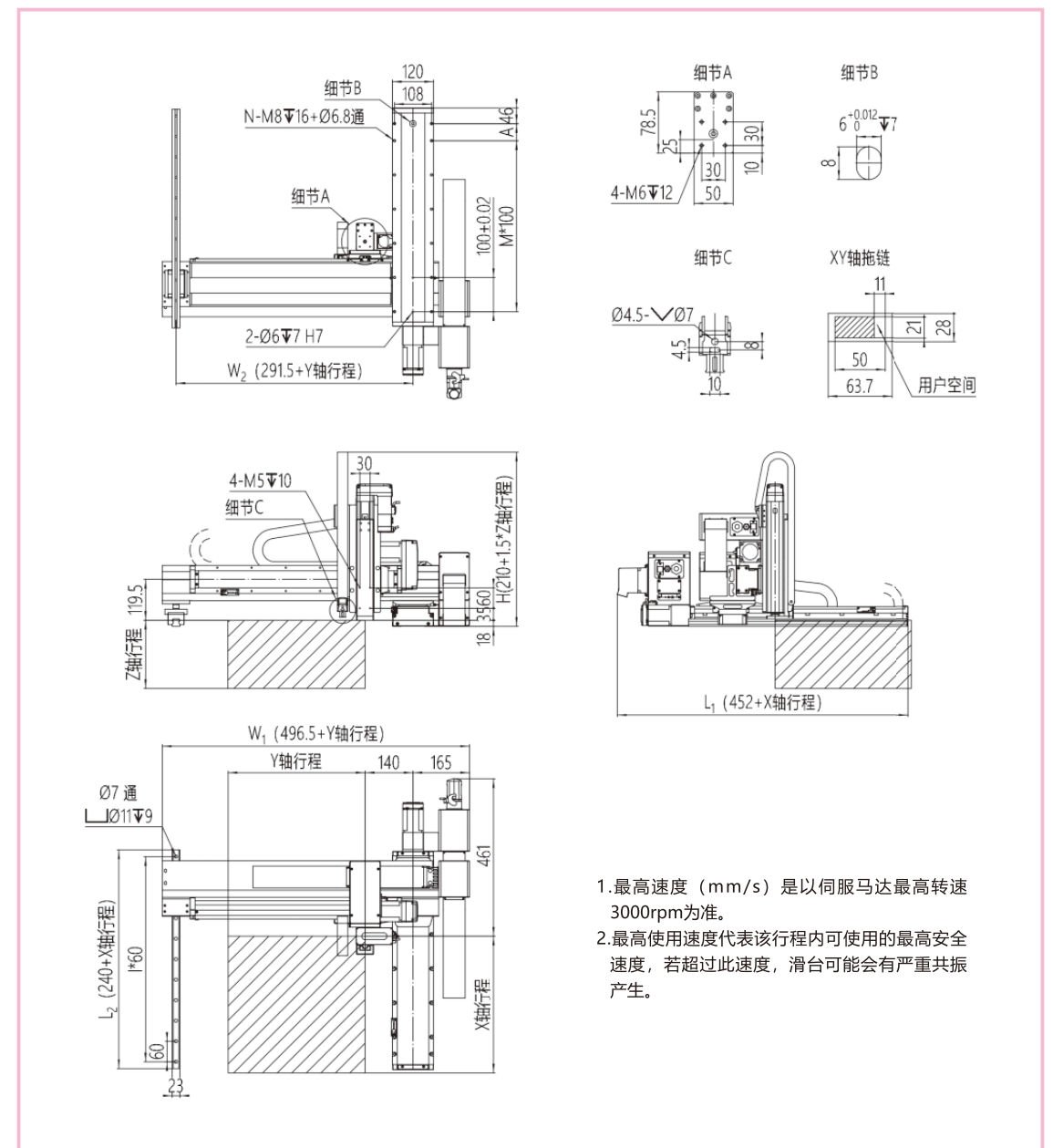
智能搬运机器人

● Y8-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图



X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000																		
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程				100	150	200	250	300	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	H				360	435	510	585	660	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	最高使用速度mm/s				500					
最高使用速度mm/s	1000									900									

● Y8-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



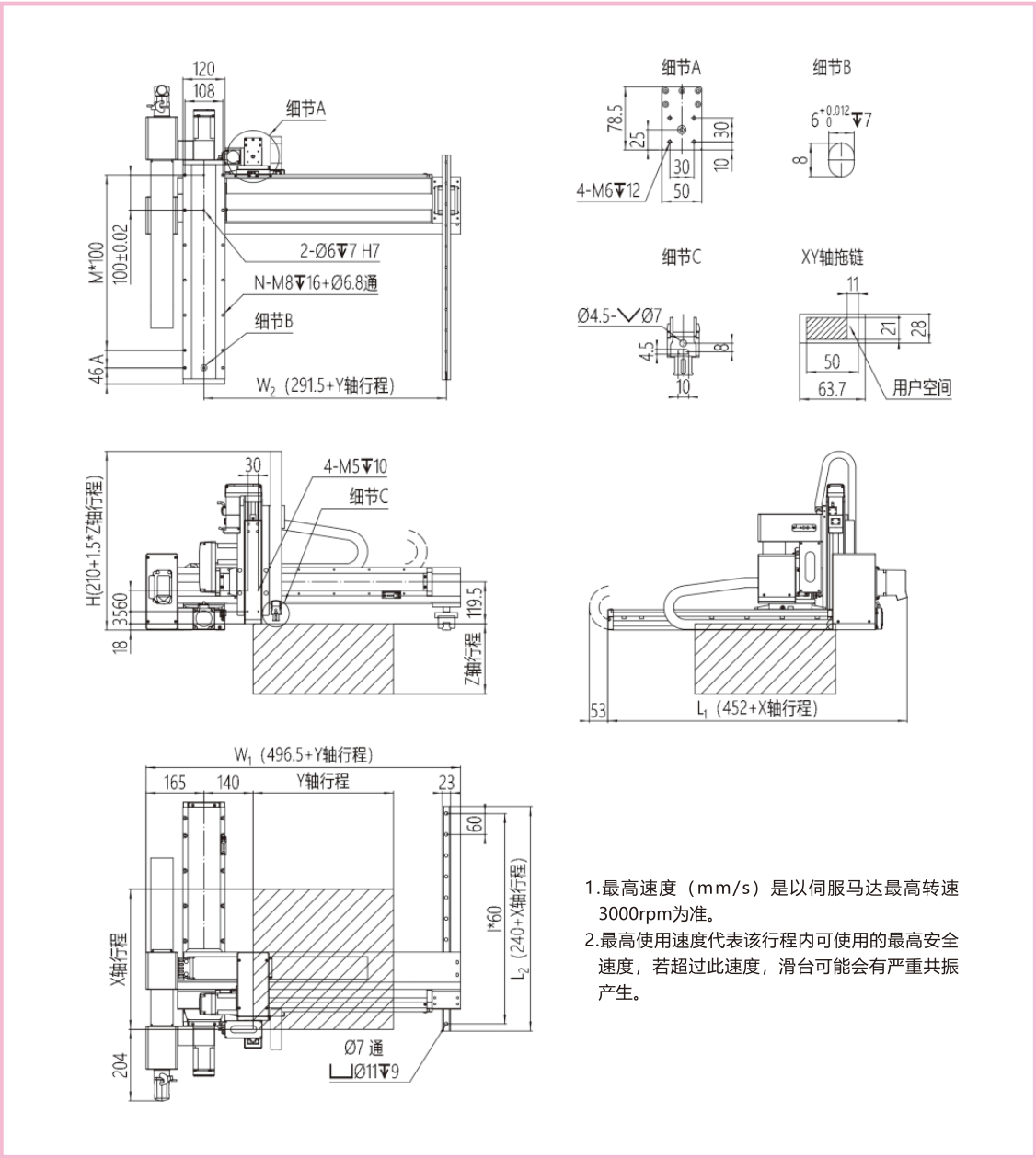
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s																1000				

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程				100	150	200	250	300
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	H				360	435	510	585	660
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	最高使用速度mm/s				500				
最高使用速度mm/s	1000									900								

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y8-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

● Y12-□□-F12-□-□□□-□ 性能参数

Y12-□□-F12-□-□□□-1	项目	Y12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65L	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	10		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

Y12-□□-F12-□-□□□-2	项目	Y12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65L	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	10		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

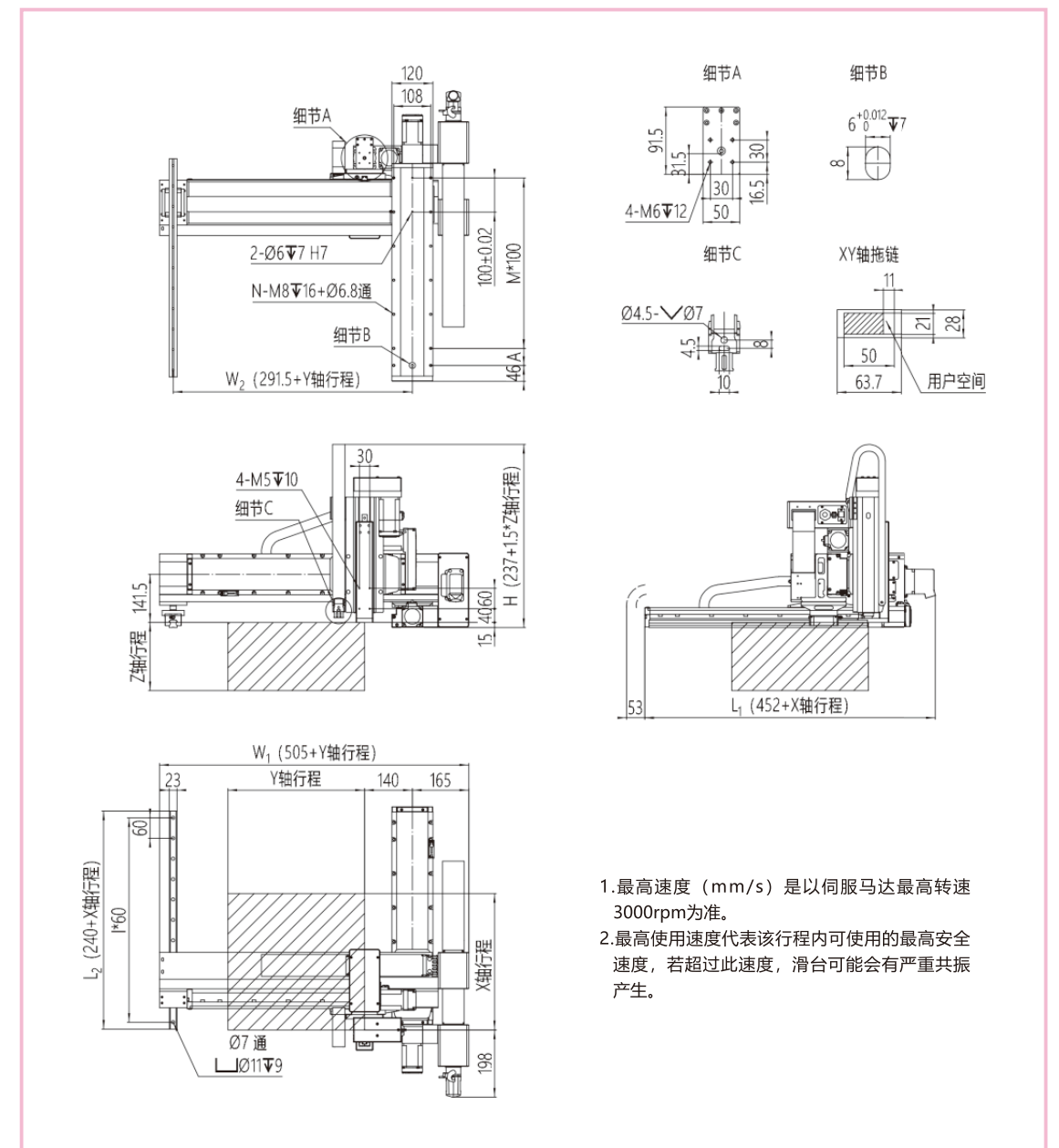
Y12-□□-F12-□-□□□-3	项目	Y12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65L	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	10		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

Y12-□□-F12-□-□□□-4	项目	Y12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65L	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	10		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● Y12-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

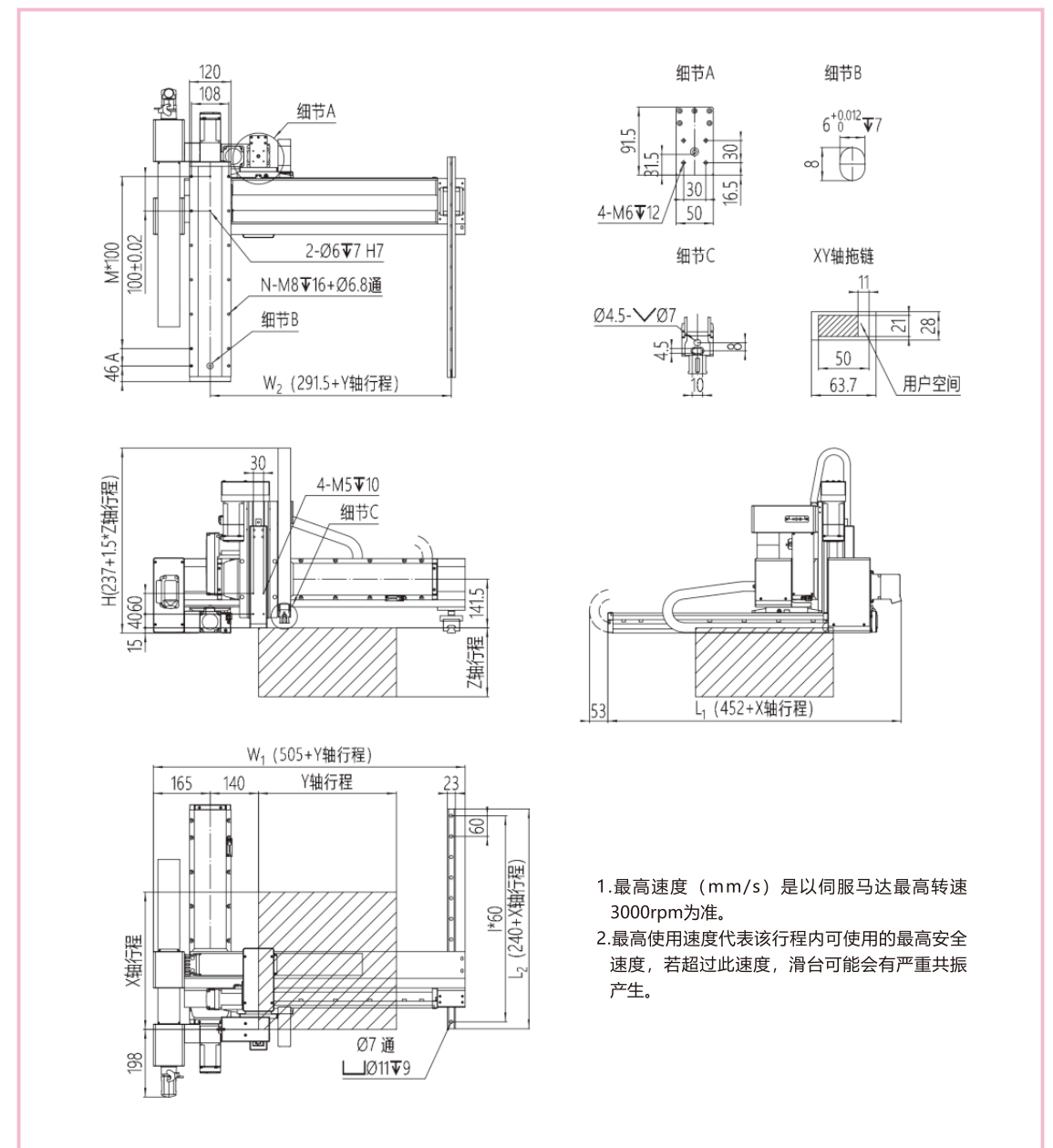
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人
- 六轴机器人
- 智能搬运机器人

● Y12-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



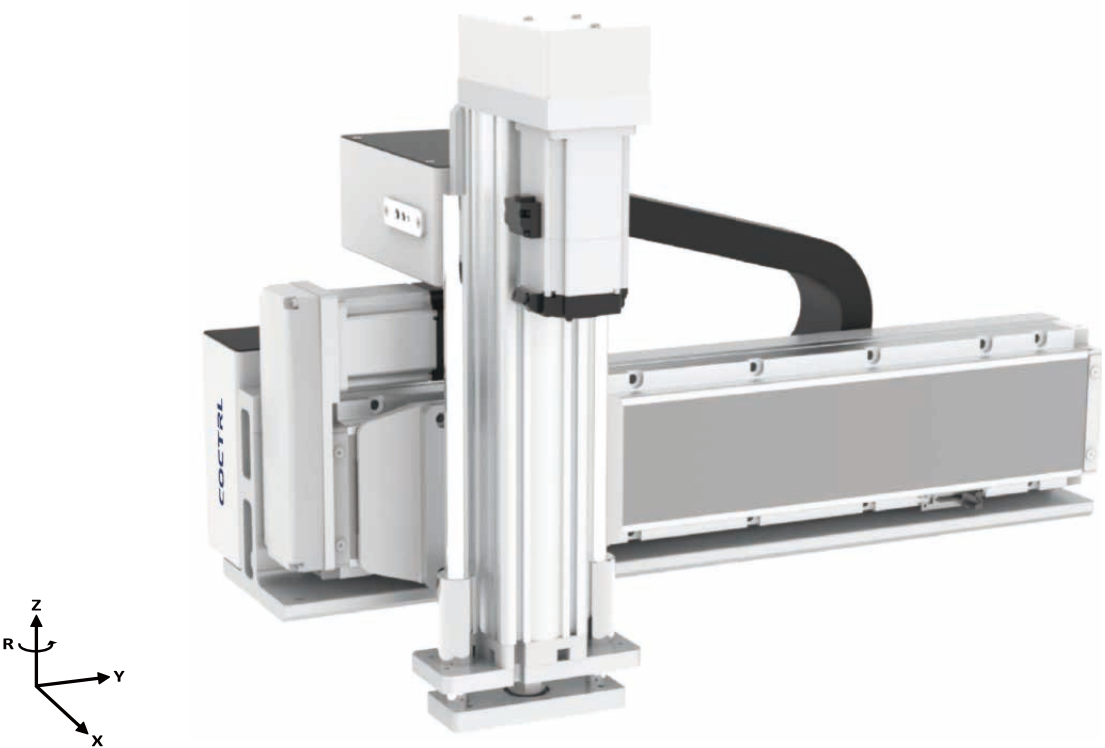
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

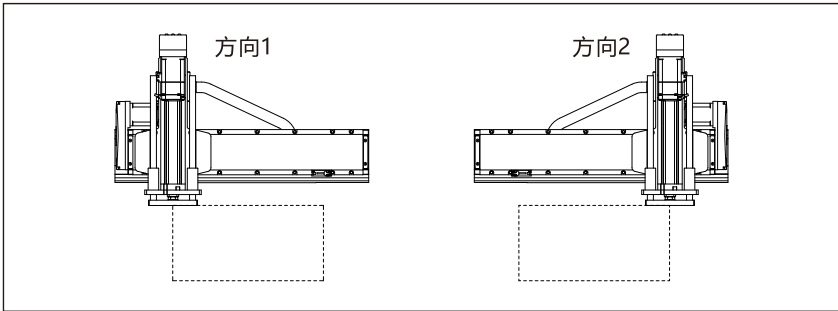
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

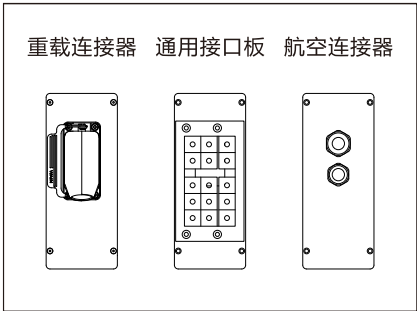
机器人控制系统 机器人介绍 应用示例 G系列标准滑台机器人 十字型2轴 悬臂型2轴 悬臂型3轴 悬臂型4轴 龙门型2轴 龙门型3轴 龙门型4轴 T系列标准滑台机器人 十字型2轴 悬臂型3轴 龙门型3轴 Y系列标准滑台机器人 十字型2轴 悬臂型3轴 龙门型3轴 D系列标准滑台机器人 十字型2轴 悬臂型3轴 龙门型3轴 P系列关节机器人 直线型 旋转型 Scara 机器人 六轴机器人 智能搬运机器人



俯视



接口类型



产品参数

D 8 - 40 20 - T P A - 1

模块规格	Y轴行程		Z轴行程	滑台品牌		伺服品牌		接口类型	组合方向			
	10	行程100mm		10	行程100mm	T	TOYO		P	松下	1	方向1
	...	...		...	...	S			H	汇川	2	方向2
	95	行程950mm		...	...	L			S	西门子	A	重载连接器
	00	行程1000mm		30	行程300mm	A			T	台达	B	通用接口板
12	间隔50mm		间隔50mm		P		M	三菱	C	航空连接器		

● D8-□□-□□□-□ 性能参数

D8-□□-□□□-1	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	Y50D
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	

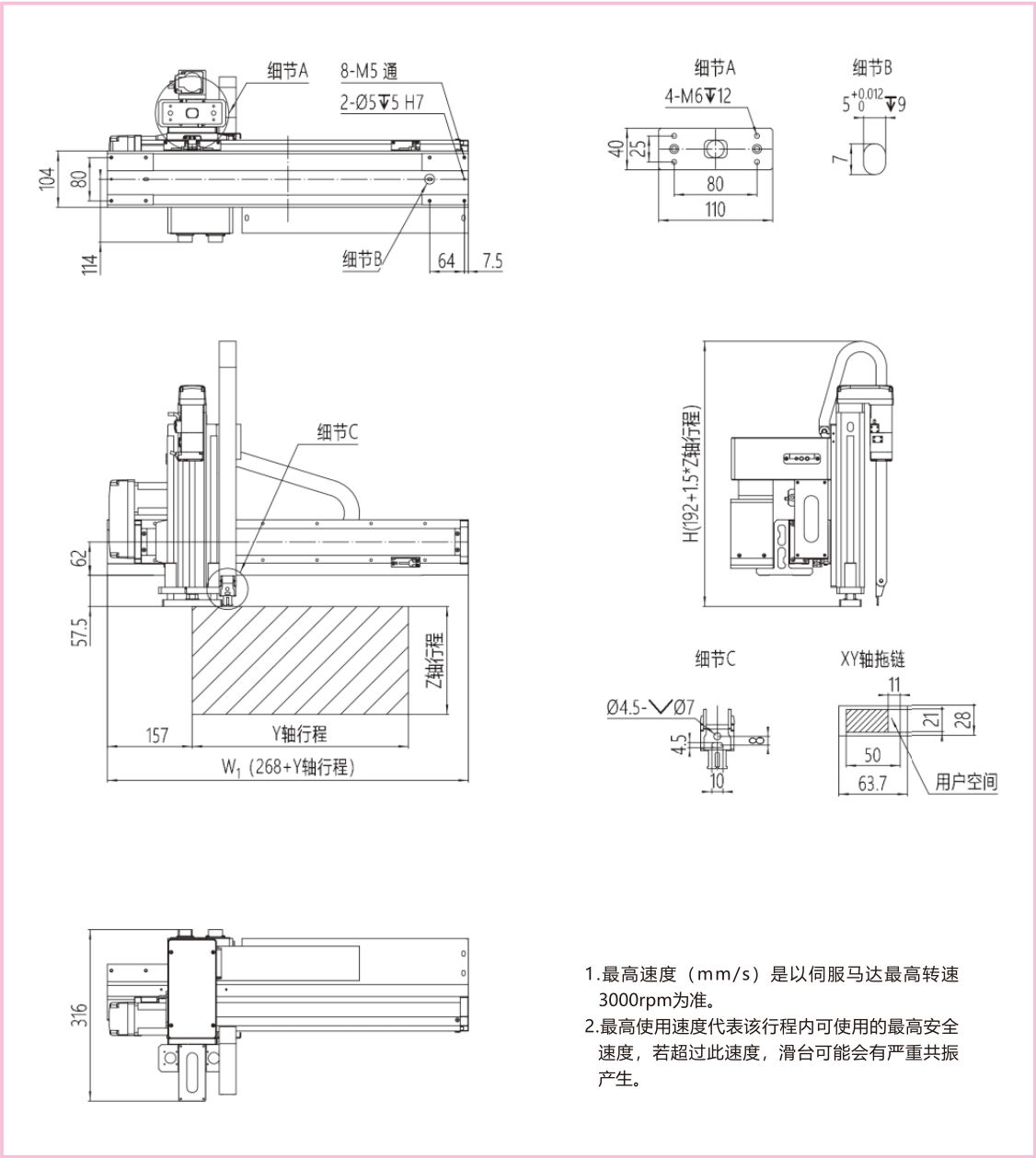
D8-□□-□□□-2	项目	G8模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH8	Y50D
	丝杆导程/mm	20	10
	最高速度mm/s	1000	500
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	100+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	5	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

D8-□□-□□□-1 尺寸图

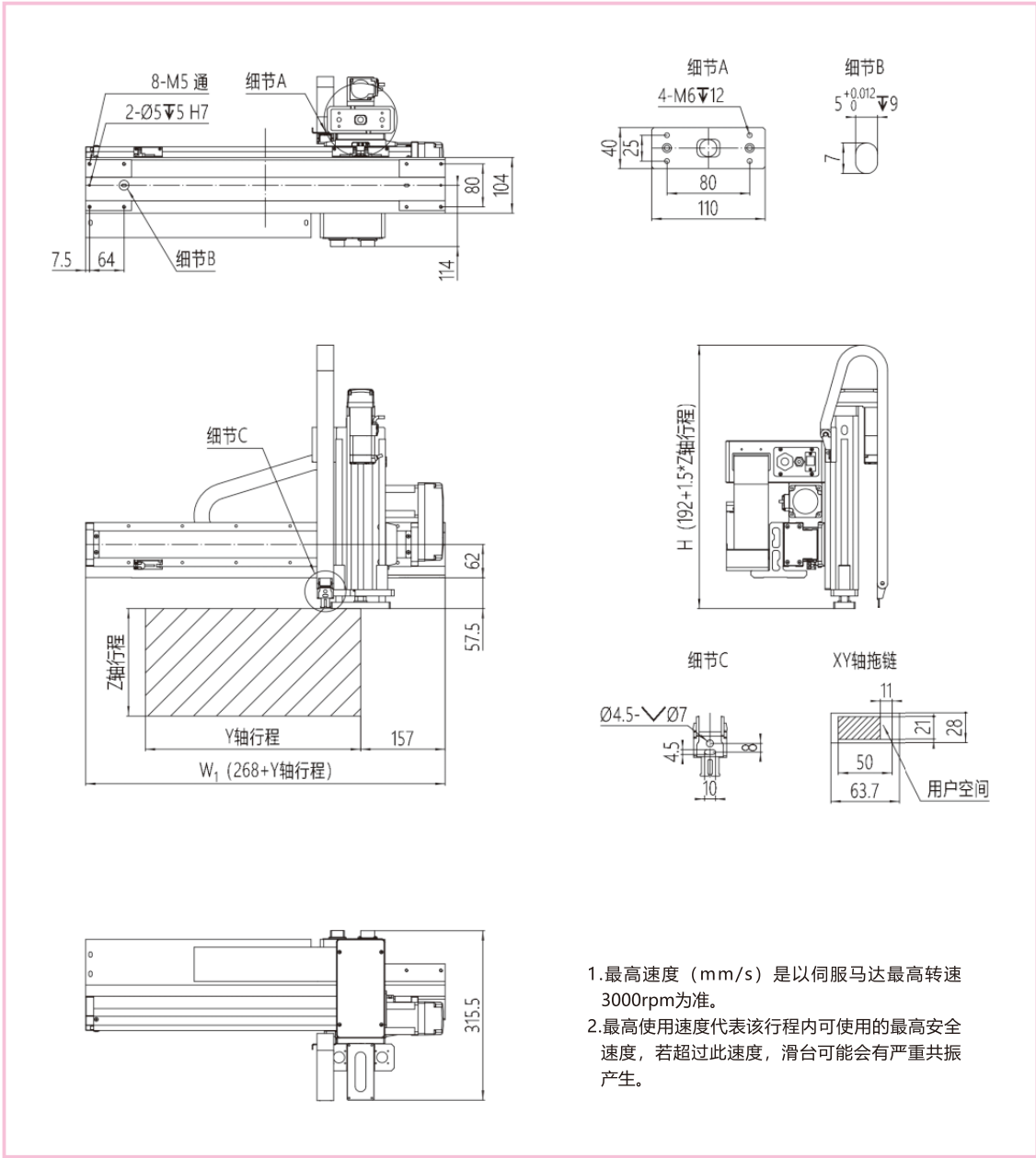


单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	342	417	492	567	642
最高使用速度mm/s	500				

D8-□□-□□□-2 尺寸图



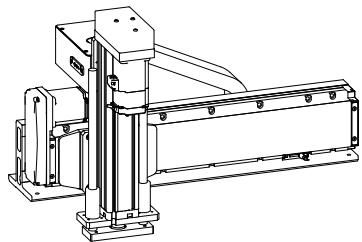
单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	342	417	492	567	642
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

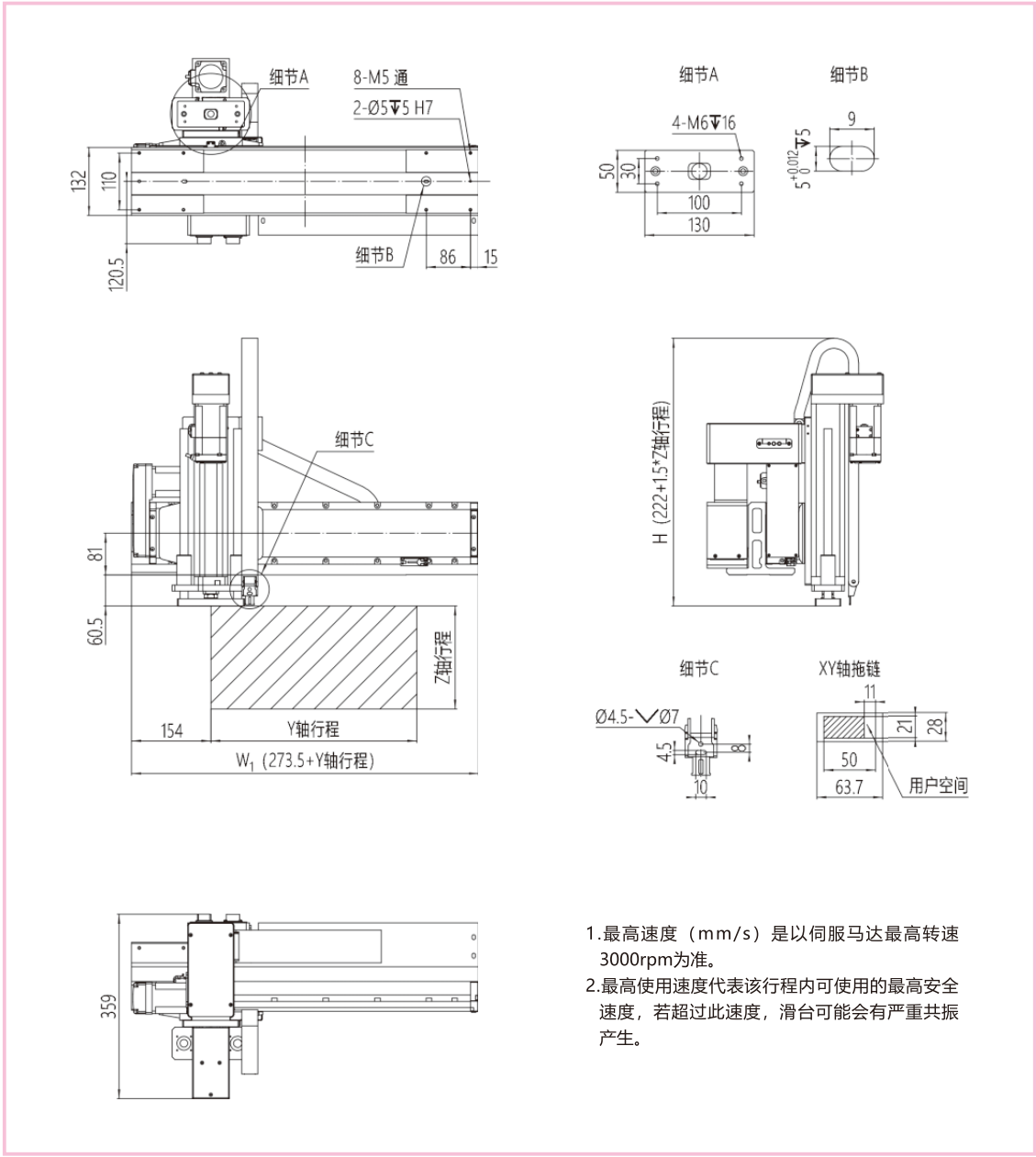
● D12-□□-□□□-□ 性能参数

D12-□□-□□□-1	项目	G12模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH12	Y65D
	丝杆导程/mm	32	16
	最高速度mm/s	1600	800
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	400+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	10	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	
D12-□□-□□□-2	项目	G12模块	
		Y轴	Z轴
	轴型式	GTH12	Y65D
	丝杆导程/mm	32	16
	最高速度mm/s	1600	800
	行程/mm	100-1000	100-300
	AC伺服马达/W	400	400+刹车
	重复定位精度/mm	±0.03	
	最大载荷/kg	10	
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露	



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● D12-□□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5	
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067	
Z轴行程	100	150	200	250	300															
H	372	447	522	597	672															
最高使用速度mm/s	800																			

机器人
控制系统

机器人介绍

应用示例

G系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型2轴

悬臂型3轴

悬臂型4轴

龙门型2轴

龙门型3轴

龙门型4轴

T系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

Y系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

D系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

P系列
关节机器人

直线型

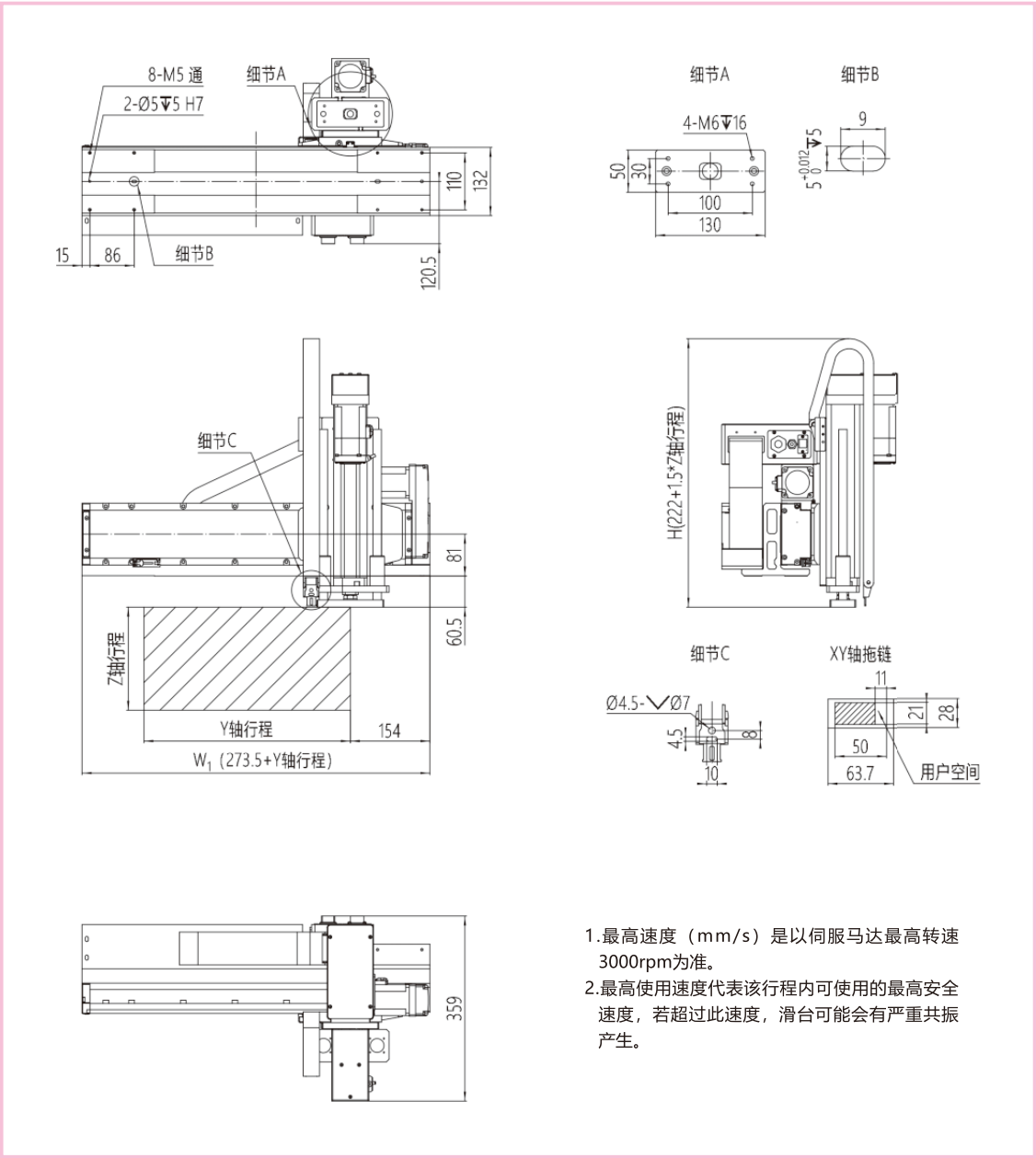
旋转型

Scara
机器人

六轴机器人

智能搬运
机器人

● D12-□□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
W1	373.5	423.5	473.5	523.5	573.5	623.5	673.5	723.5	773.5	823.5	873.5	923.5	973.5	1023.5	1073.5	1123.5	1173.5	1223.5	1273.5
最高使用速度mm/s	1600															1440	1280	1120	1067

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	372	447	522	597	672
最高使用速度mm/s	800				



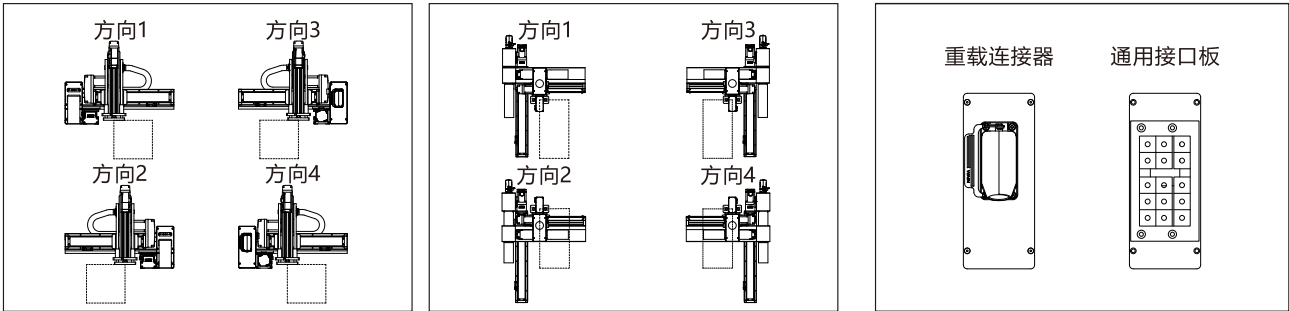
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

D8-2015-L8-40-TPA-1

模块规格

8

12

Y轴行程

10行程100mm

......

40行程400mm

间隔50mm

Z轴行程

10行程100mm

......

30行程300mm

间隔50mm

模块规格

8

12

X轴行程

10行程100mm

... ..

95行程950mm

00行程1000mm

间隔50mm

滑台品牌

TTOYO

S

L

A

P

伺服品牌

P松下

H汇川

S西门子

T台达

M三菱

接口类型

A重载连接器

B通用接口板

组合方向

1方向1

2方向2

3方向3

4方向4

● D8-□□-L8-□-□□□-□ 性能参数

D8-□□-L8-□-□□□-1

项目	D8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50D	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	3.7	2.2	1.2	0.6	0.4	
150	5	5	3.5	2	1	0.4	0.2	
200	5	5	3.3	1.8	0.8	0.2	0.1	
250	5	5	3	1.5	0.5	0.1	0.1	
300	5	5	2.7	1.2	0.3	0.1	0.1	

D8-□□-L8-□-□□□-2

项目	D8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50D	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	3.7	2.2	1.2	0.6	0.4	
150	5	5	3.5	2	1	0.4	0.2	
200	5	5	3.3	1.8	0.8	0.2	0.1	
250	5	5	3	1.5	0.5	0.1	0.1	
300	5	5	2.7	1.2	0.3	0.1	0.1	

D8-□□-L8-□-□□□-3

项目	D8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50D	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	3.7	2.2	1.2	0.6	0.4	
150	5	5	3.5	2	1	0.4	0.2	
200	5	5	3.3	1.8	0.8	0.2	0.1	
250	5	5	3	1.5	0.5	0.1	0.1	
300	5	5	2.7	1.2	0.3	0.1	0.1	

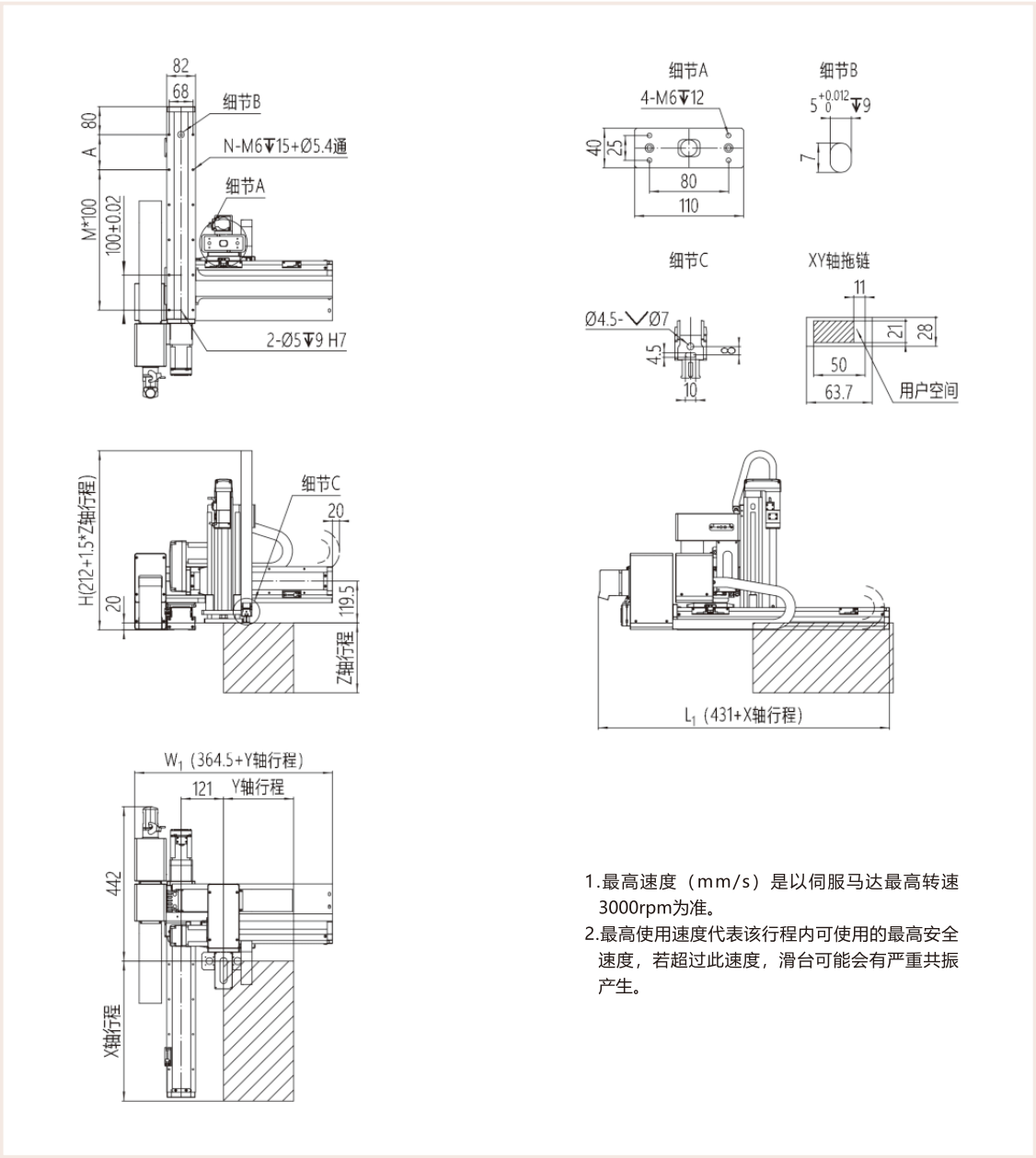
D8-□□-L8-□-□□□-4

项目	D8模块		L8模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH8	Y50D	GTH8					
丝杆导程/mm	10	10	10					
最高速度mm/s	500	500	500					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	5							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	5	5	3.7	2.2	1.2	0.6	0.4	
150	5	5	3.5	2	1	0.4	0.2	
200	5	5	3.3	1.8	0.8	0.2	0.1	
250	5	5	3	1.5	0.5	0.1	0.1	
300	5	5	2.7	1.2	0.3	0.1	0.1	

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

D8-□□-L8-□-□□□-1 尺寸图



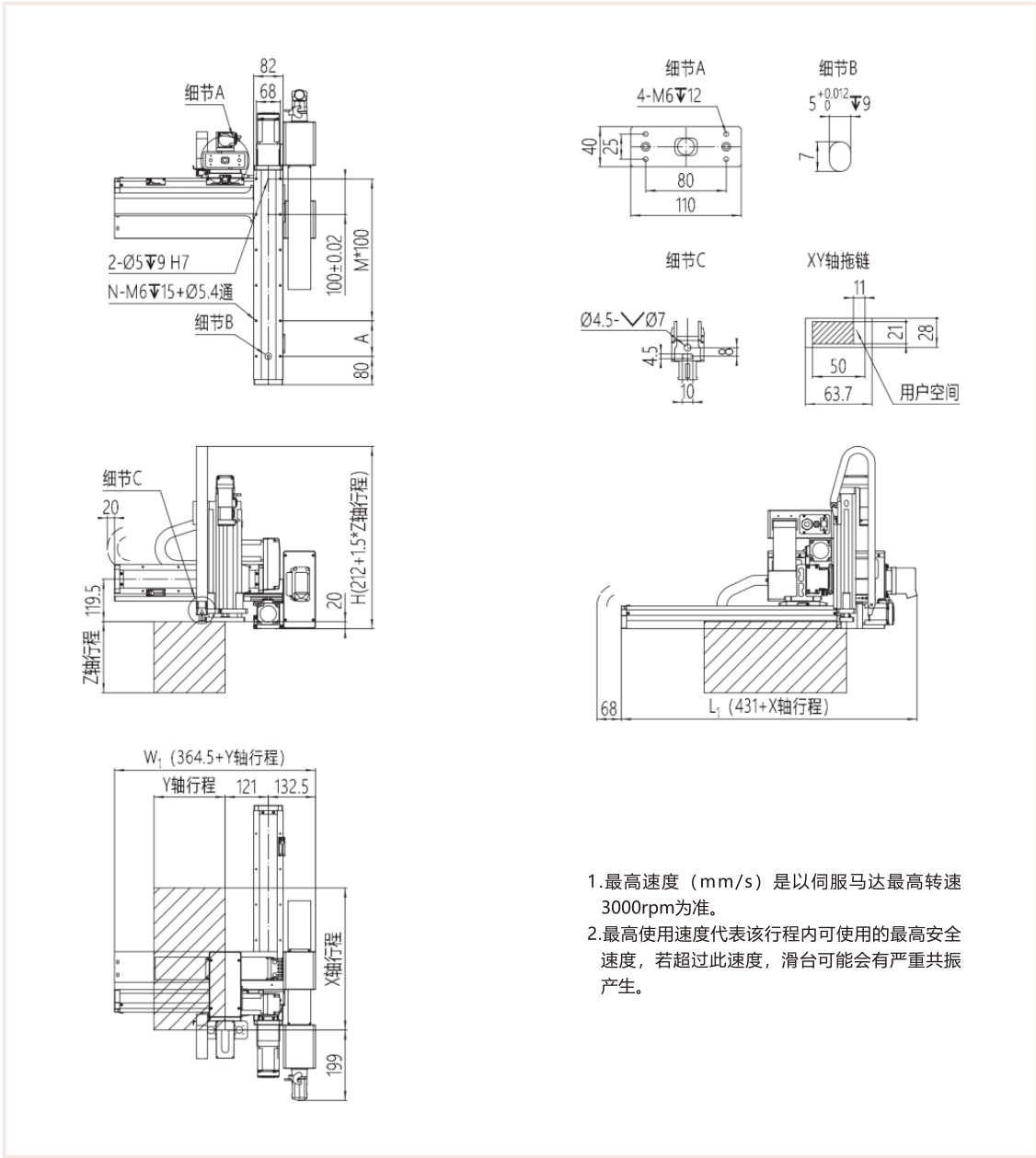
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

D8-□□-L8-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

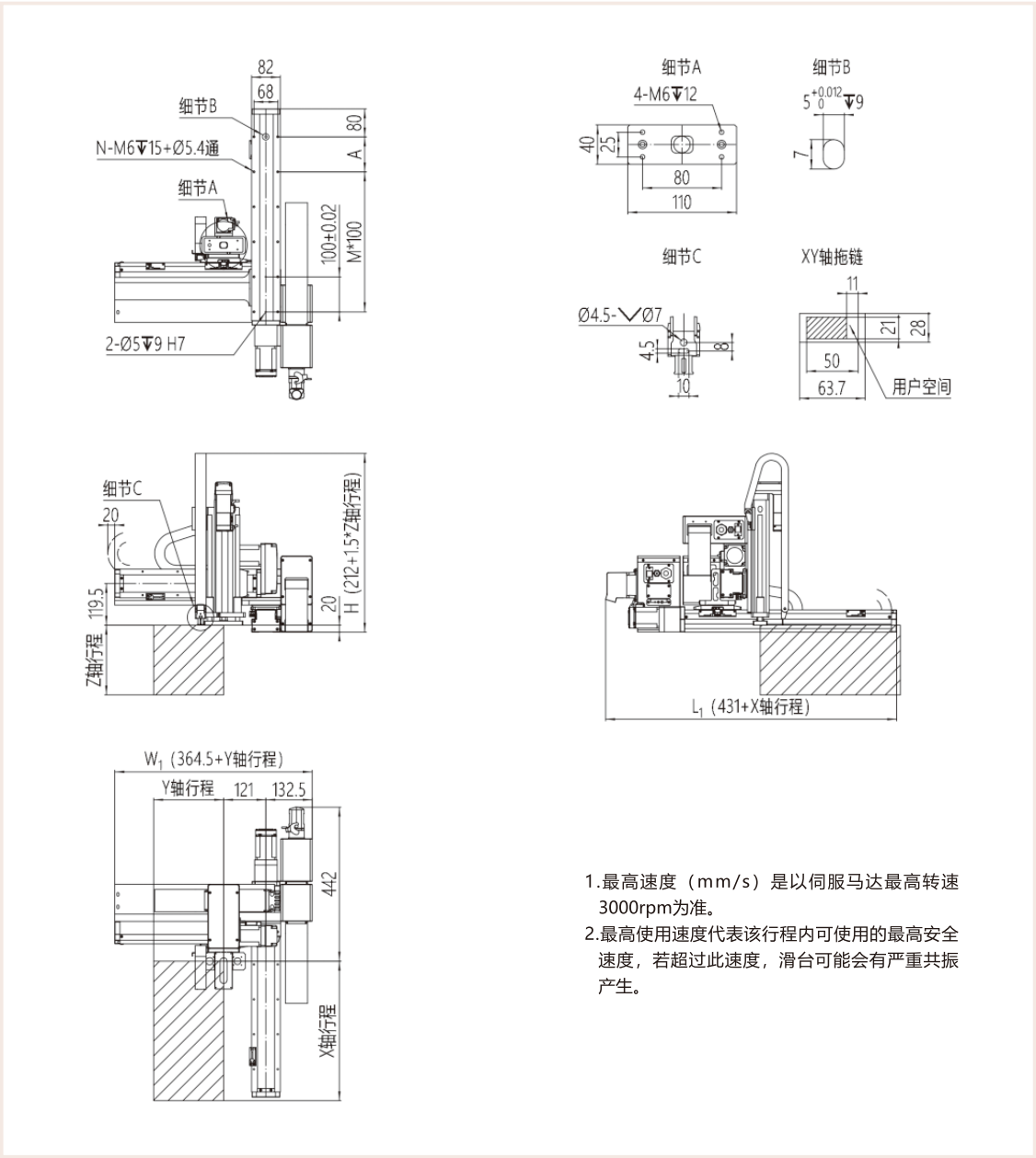
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

D8-□□-L8-□-□□□-3 尺寸图



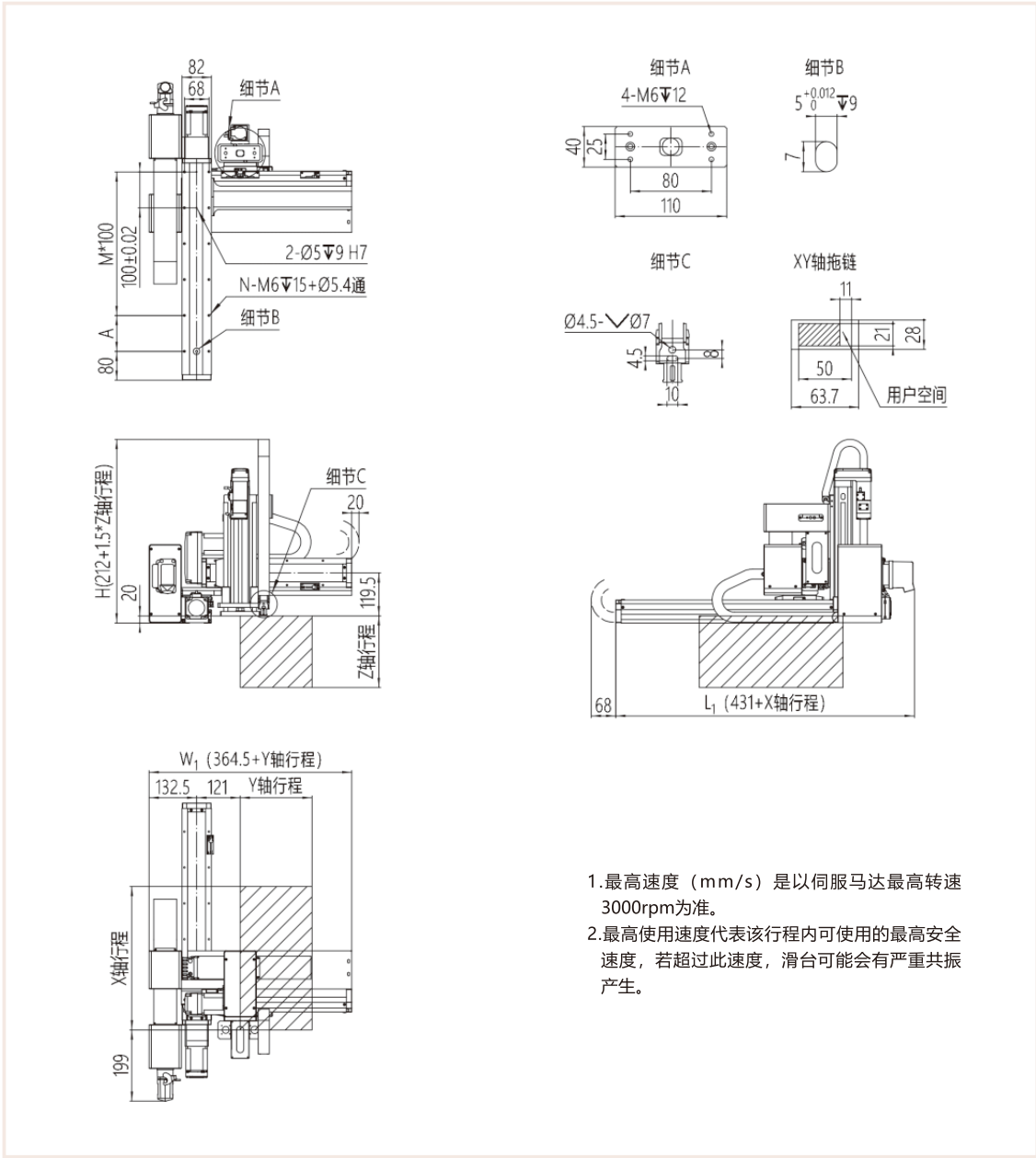
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

D8-□□-L8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

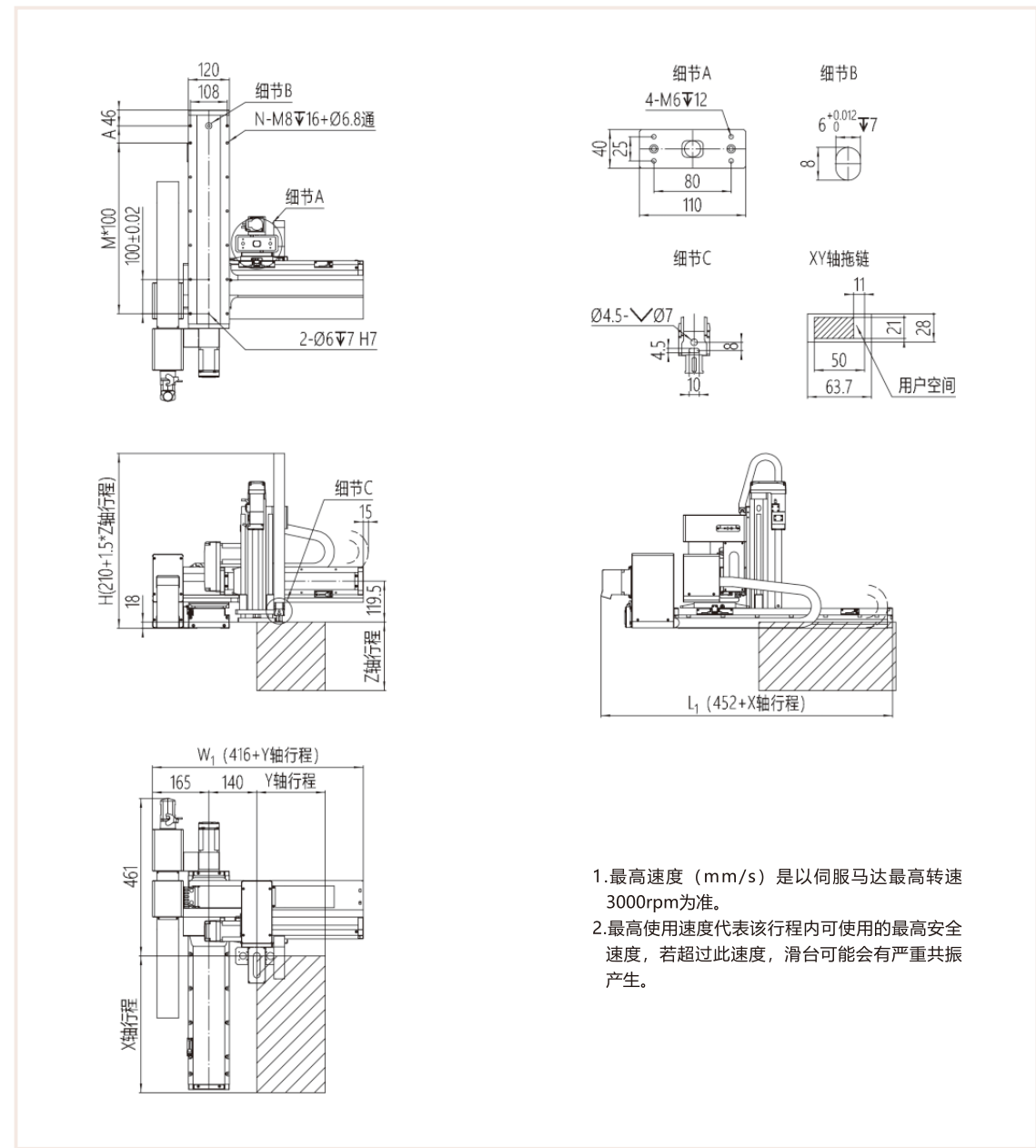
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm 为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

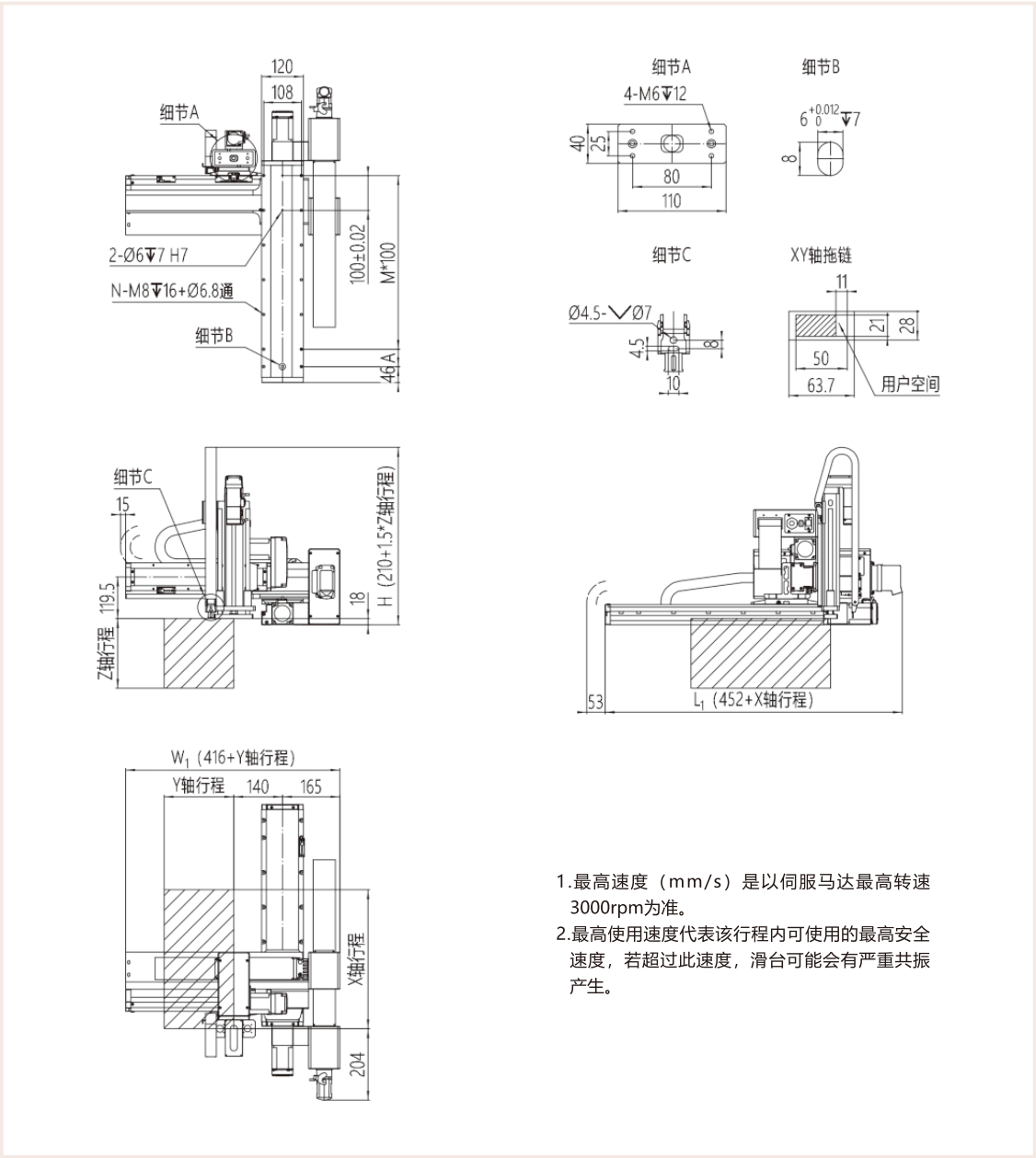
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

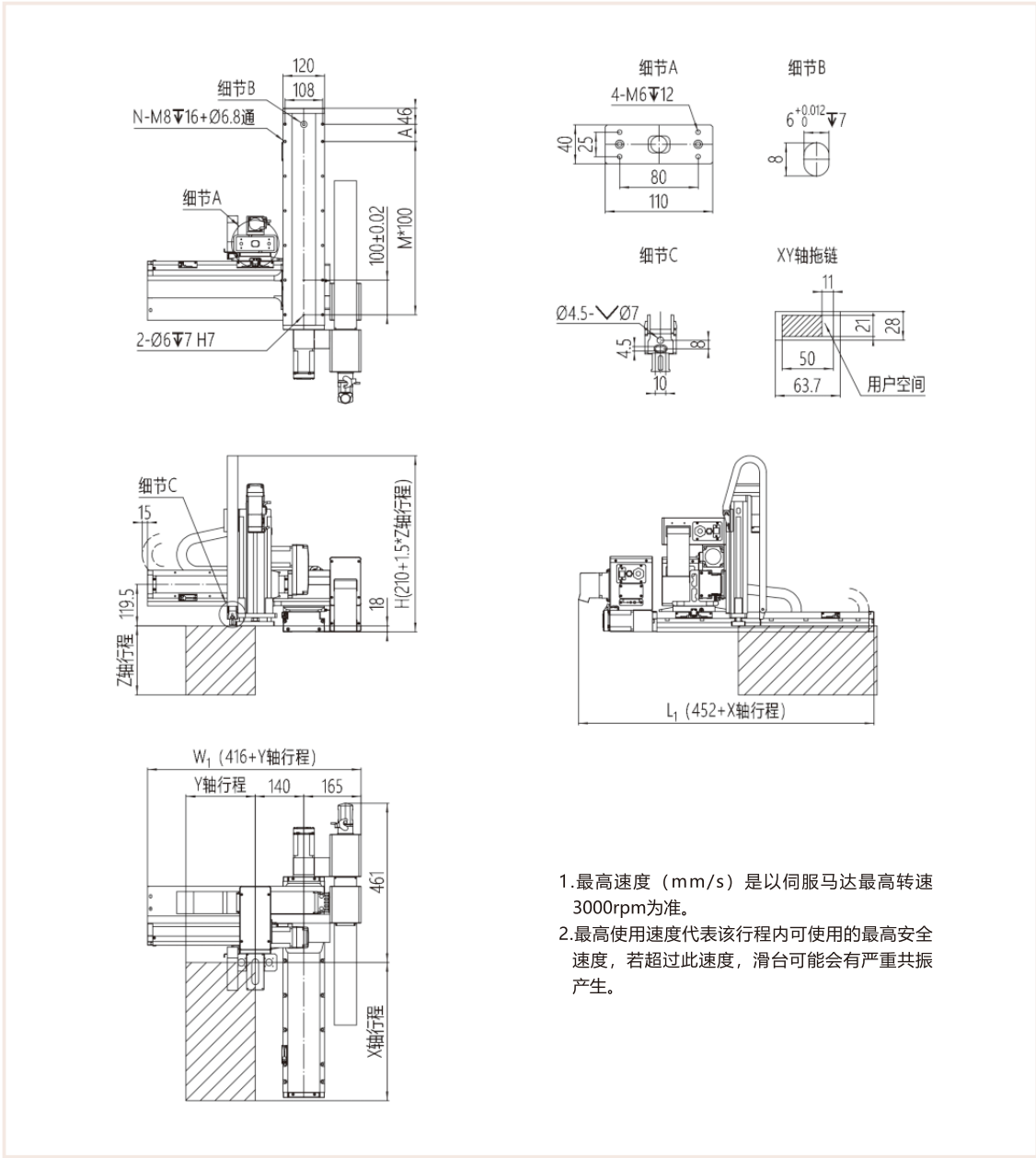
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

● D8-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
- 2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

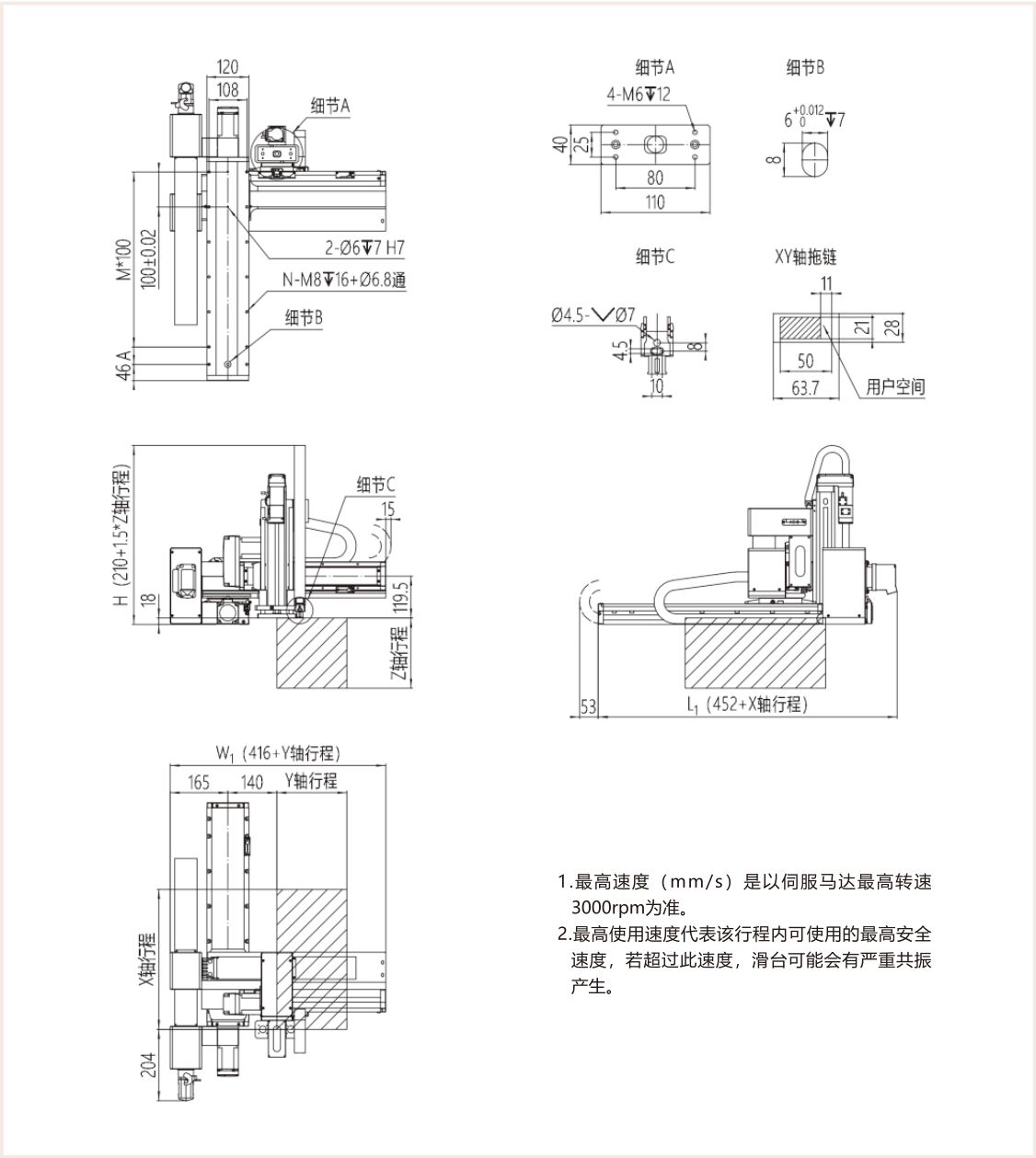
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

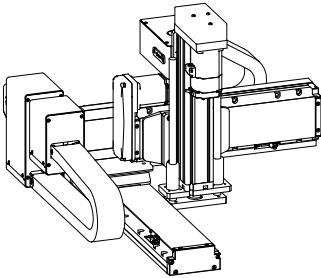
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	516	566	616	666	716	766	816
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

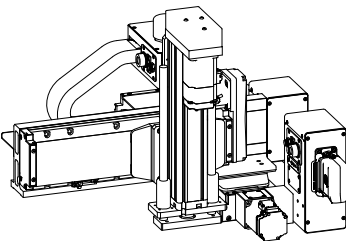
● D12-□□-L12-□-□□□-□ 性能参数

D12-□□-L12-□-□□□-1



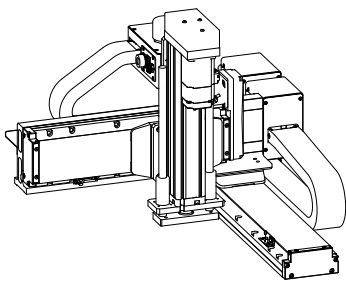
项目	D12模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH12	Y65D	GTH12					
丝杆导程/mm	10	16	20					
最高速度mm/s	500	800	1000					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	10	10	10	10	10	10	10	8
150	10	10	10	10	10	10	9.5	7.5
200	10	10	10	10	10	10	9.3	7.3
250	10	10	10	10	10	10	9	7
300	10	10	10	10	10	10	8.7	6.7

D12-□□-L12-□-□□□-2



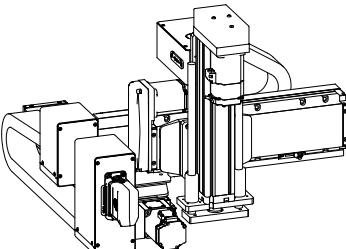
项目	D12模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH12	Y65D	GTH12					
丝杆导程/mm	10	16	20					
最高速度mm/s	500	800	1000					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	10	10	10	10	10	10	10	8
150	10	10	10	10	10	10	9.5	7.5
200	10	10	10	10	10	10	9.3	7.3
250	10	10	10	10	10	10	9	7
300	10	10	10	10	10	10	8.7	6.7

D12-□□-L12-□-□□□-3



项目	D12模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH12	Y65D	GTH12					
丝杆导程/mm	10	16	20					
最高速度mm/s	500	800	1000					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	10	10	10	10	10	10	10	8
150	10	10	10	10	10	10	9.5	7.5
200	10	10	10	10	10	10	9.3	7.3
250	10	10	10	10	10	10	9	7
300	10	10	10	10	10	10	8.7	6.7

D12-□□-L12-□-□□□-4

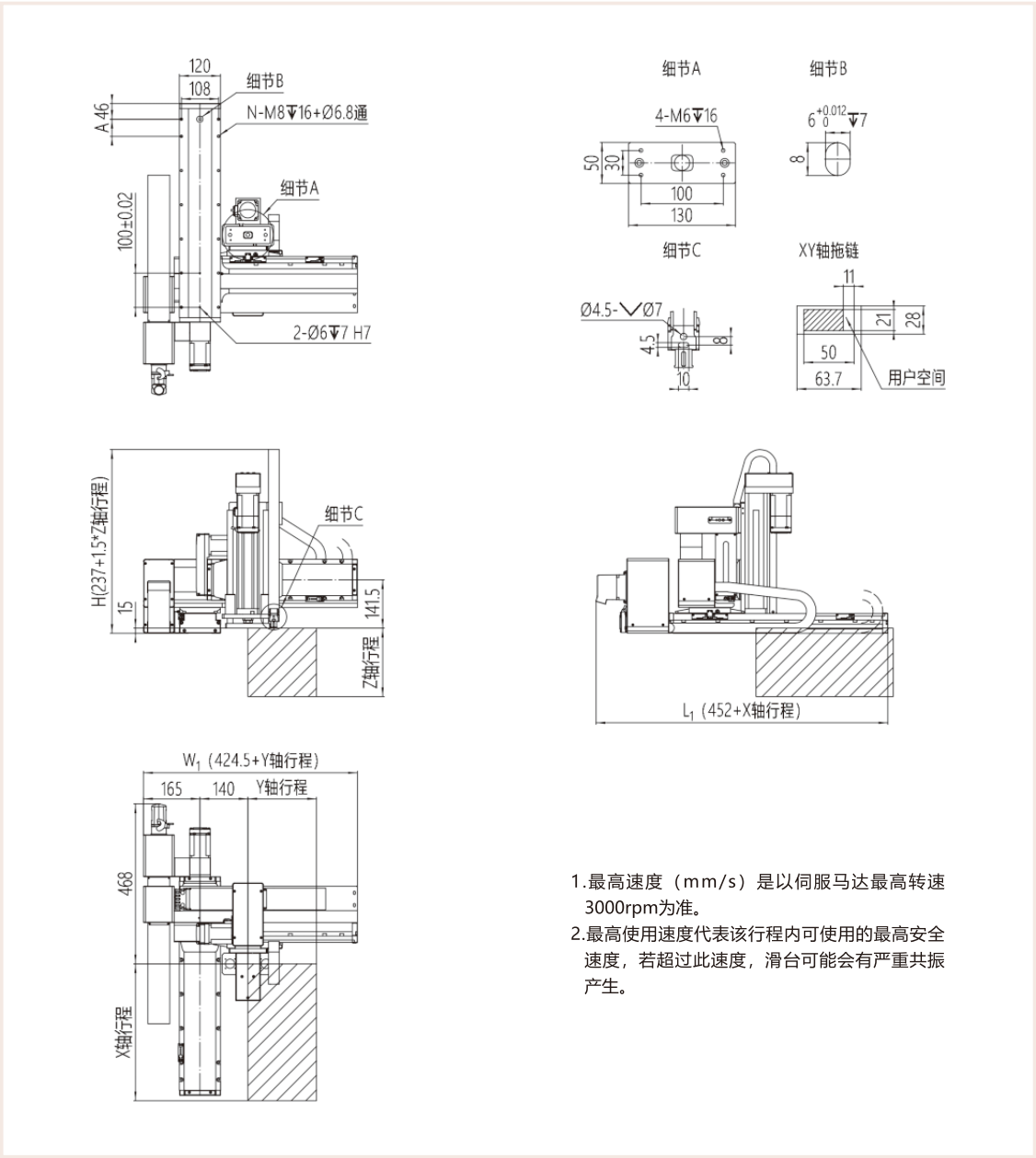


项目	D12模块		L12模块					
	Y轴	Z轴	X轴					
轴型式	GTH12	Y65D	GTH12					
丝杆导程/mm	10	16	20					
最高速度mm/s	500	800	1000					
行程/mm	100-400	100-300	100-1000					
AC伺服马达/W	400	400+刹车	400					
重复定位精度/mm	±0.03							
最大载荷/kg	10							
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露							
末端载荷/kg								
Z轴行程	Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
100	10	10	10	10	10	10	10	8
150	10	10	10	10	10	10	9.5	7.5
200	10	10	10	10	10	10	9.3	7.3
250	10	10	10	10	10	10	9	7
300	10	10	10	10	10	10	8.7	6.7

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D12-□□-L12-□-□□□-1 尺寸图



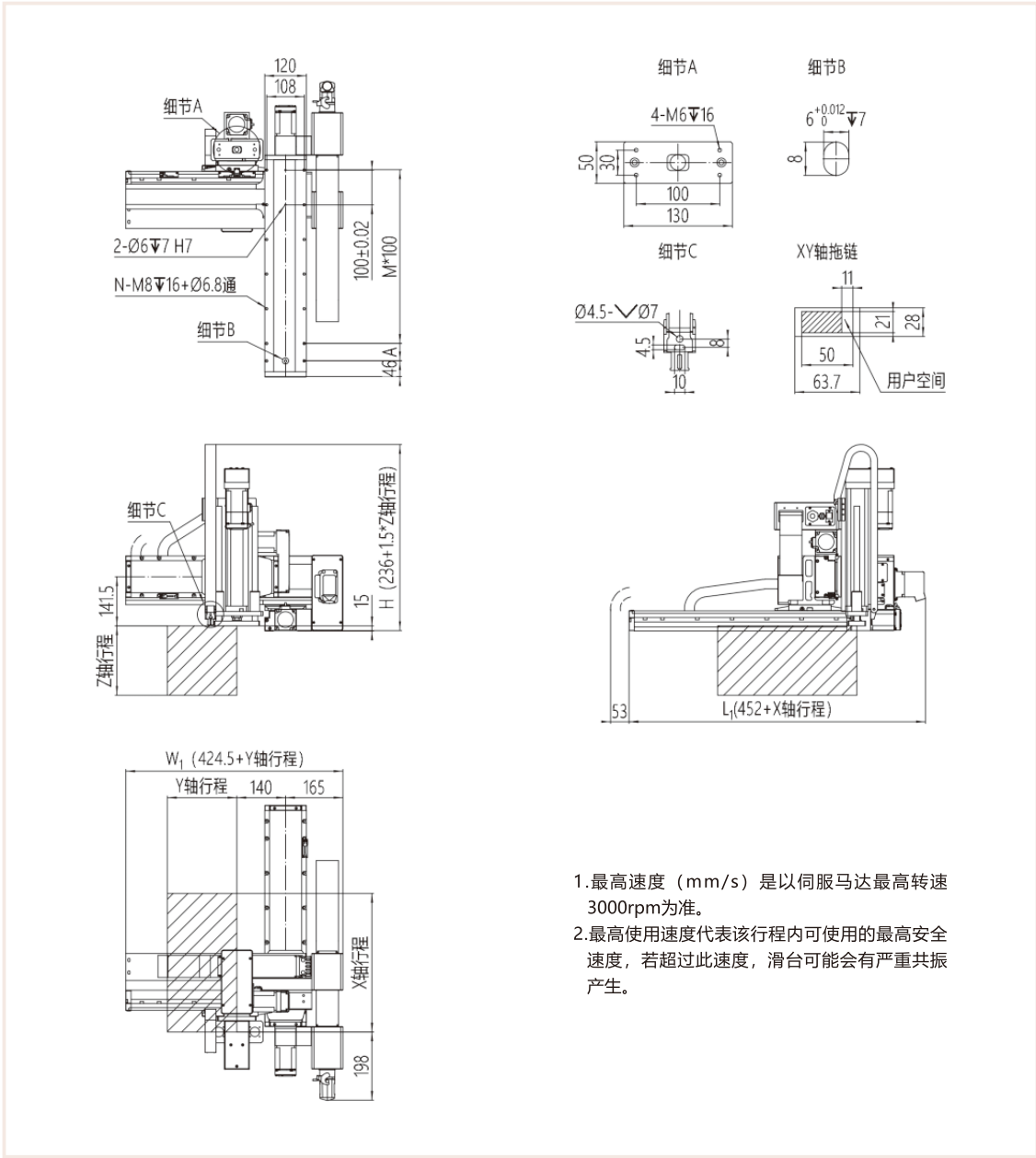
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

● D12-□□-L12-□-□□□-2 尺寸图



单位: mm

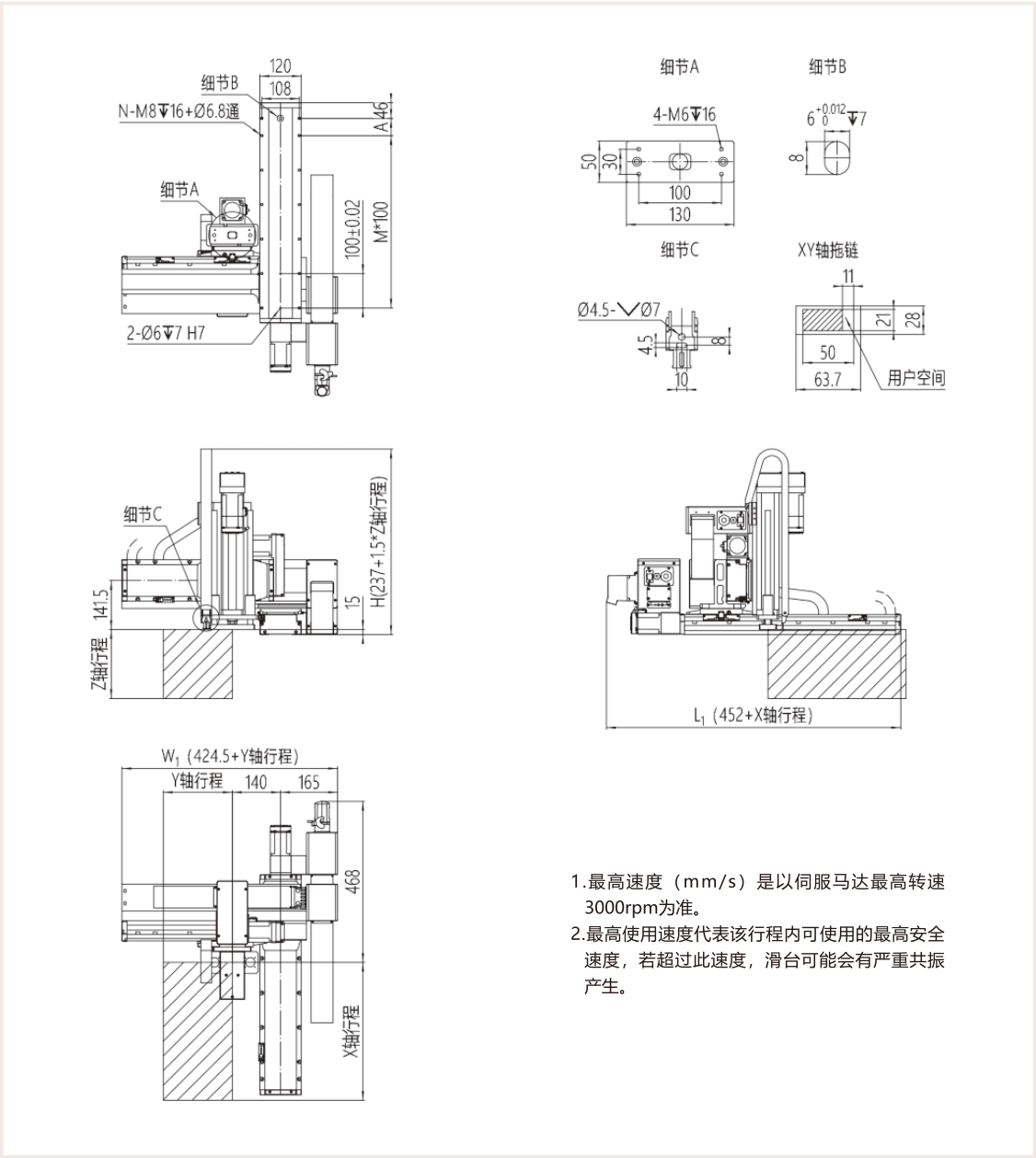
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D12-□□-L12-□-□□□-3 尺寸图



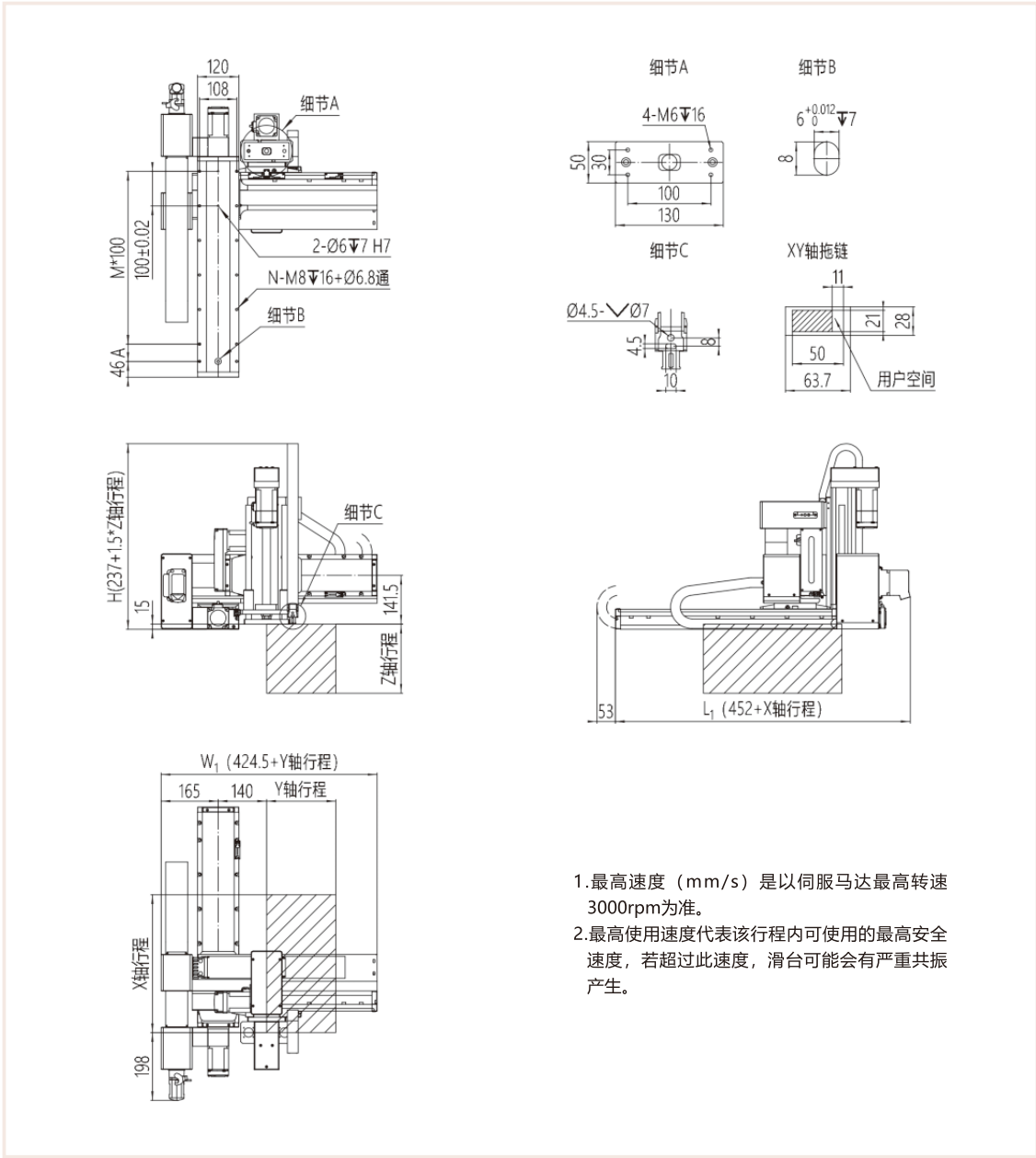
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

● D12-□□-L12-□-□□□-4 尺寸图



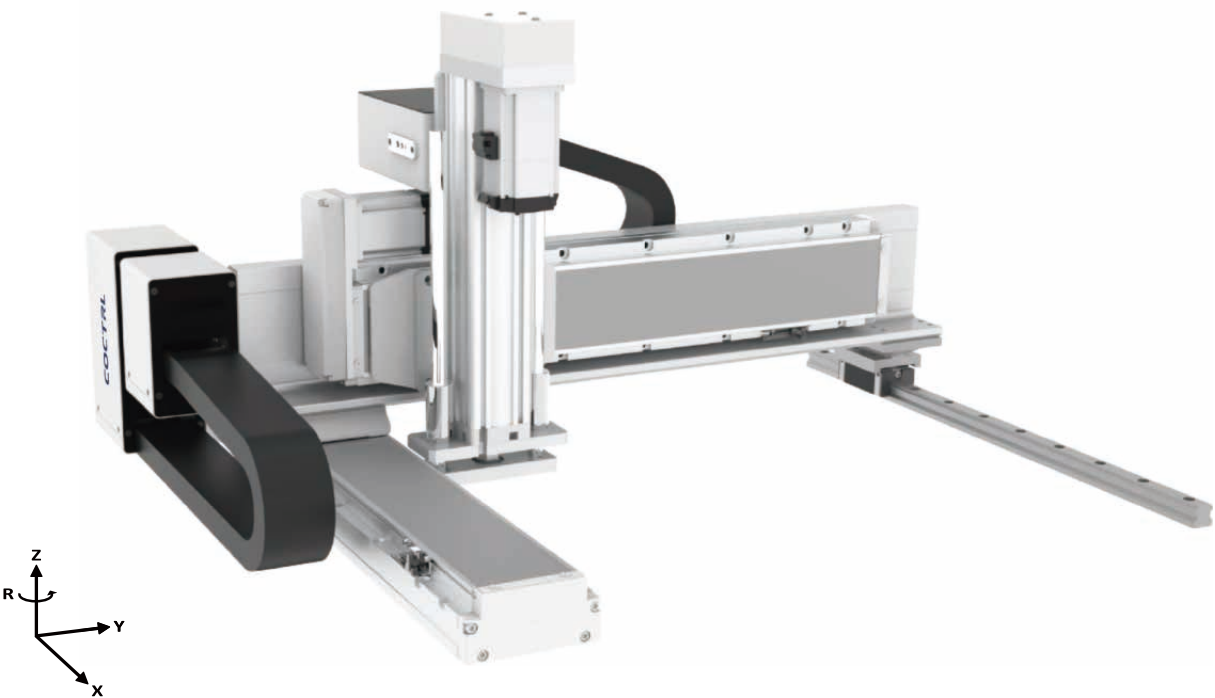
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	100	150	200	250	300	350	400
W1	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5
最高使用速度mm/s	500						

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

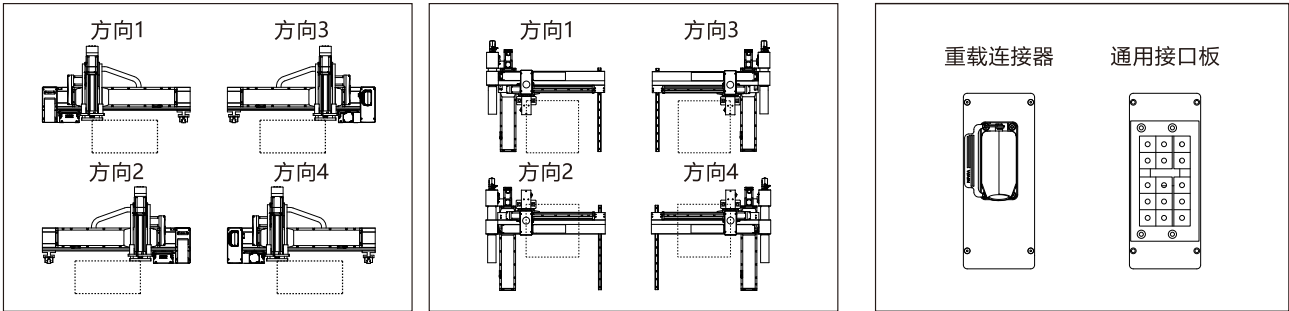
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

D 8 - 40 15 - F 8 - 40 - T P A - 1

模块规格	
8	
12	

Y轴行程	
40	行程400mm
...	...
80	行程800mm
间隔50mm	

Z轴行程	
10	行程100mm
...	...
30	行程300mm
间隔50mm	

模块规格	
8	
12	

X轴行程	
10	行程100mm
...	...
95	行程950mm
00	行程1000mm
间隔50mm	

滑台品牌	
T	TOYO
S	
L	
A	
P	

伺服品牌	
P	松下
H	汇川
S	西门子
T	台达
M	三菱

接口类型	
A	重载连接器
B	通用接口板

组合方向	
1	方向1
2	方向2
3	方向3
4	方向4

● D8-□□-F8-□-□□□-□ 性能参数

D8-□□-F8-□-□□□-1	项目	D8模块		X轴
		Y轴	Z轴	
	轴型式	GTH8	Y50D	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

D8-□□-F8-□-□□□-2	项目	D8模块		X轴
		Y轴	Z轴	
	轴型式	GTH8	Y50D	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

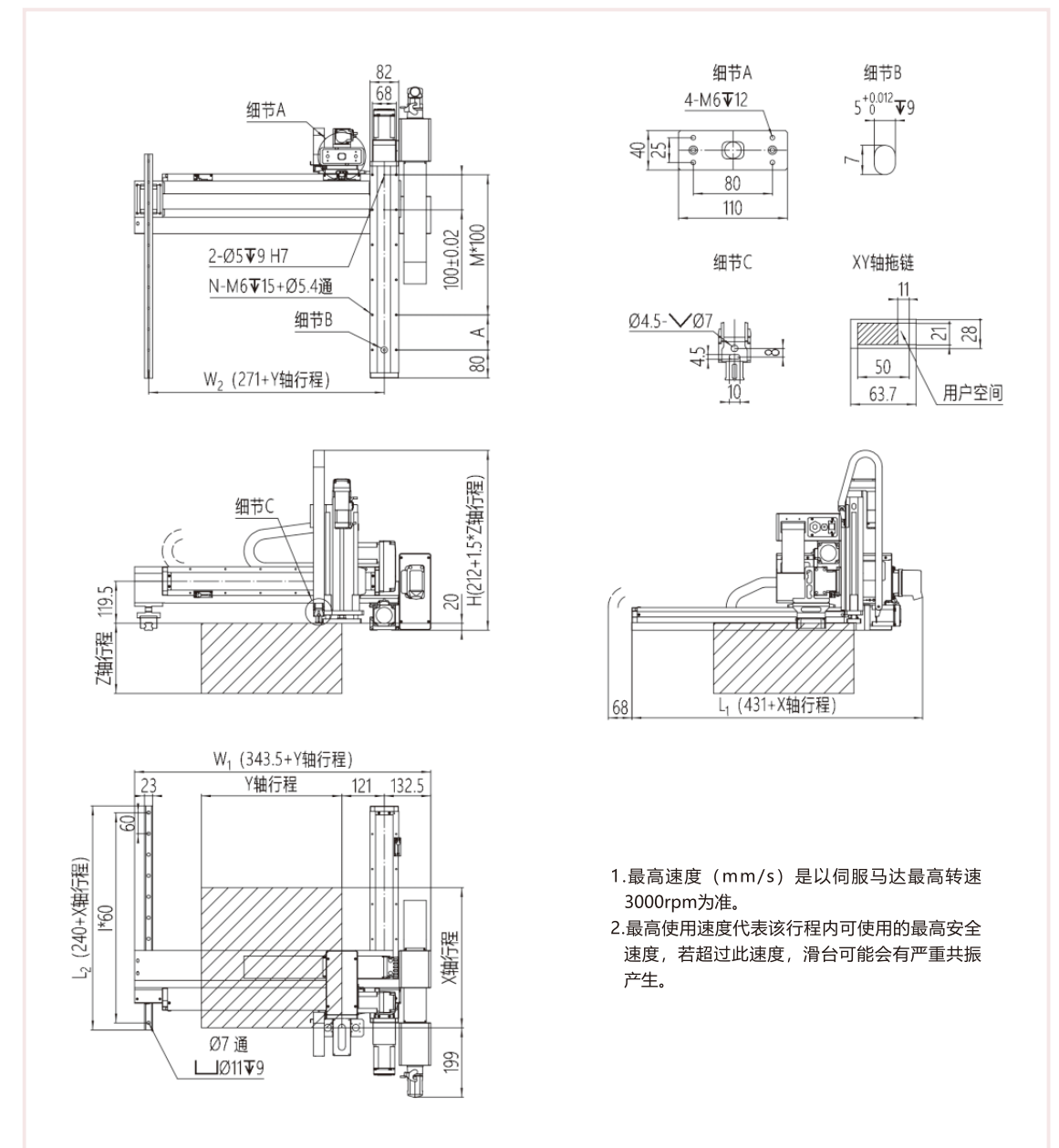
D8-□□-F8-□-□□□-3	项目	D8模块		X轴
		Y轴	Z轴	
	轴型式	GTH8	Y50D	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

D8-□□-F8-□-□□□-4	项目	D8模块		X轴
		Y轴	Z轴	
	轴型式	GTH8	Y50D	GTH8
	丝杆导程/mm	10	10	10
	最高速度mm/s	500	500	500
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	5		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-F8-□-□□□-2 尺寸图



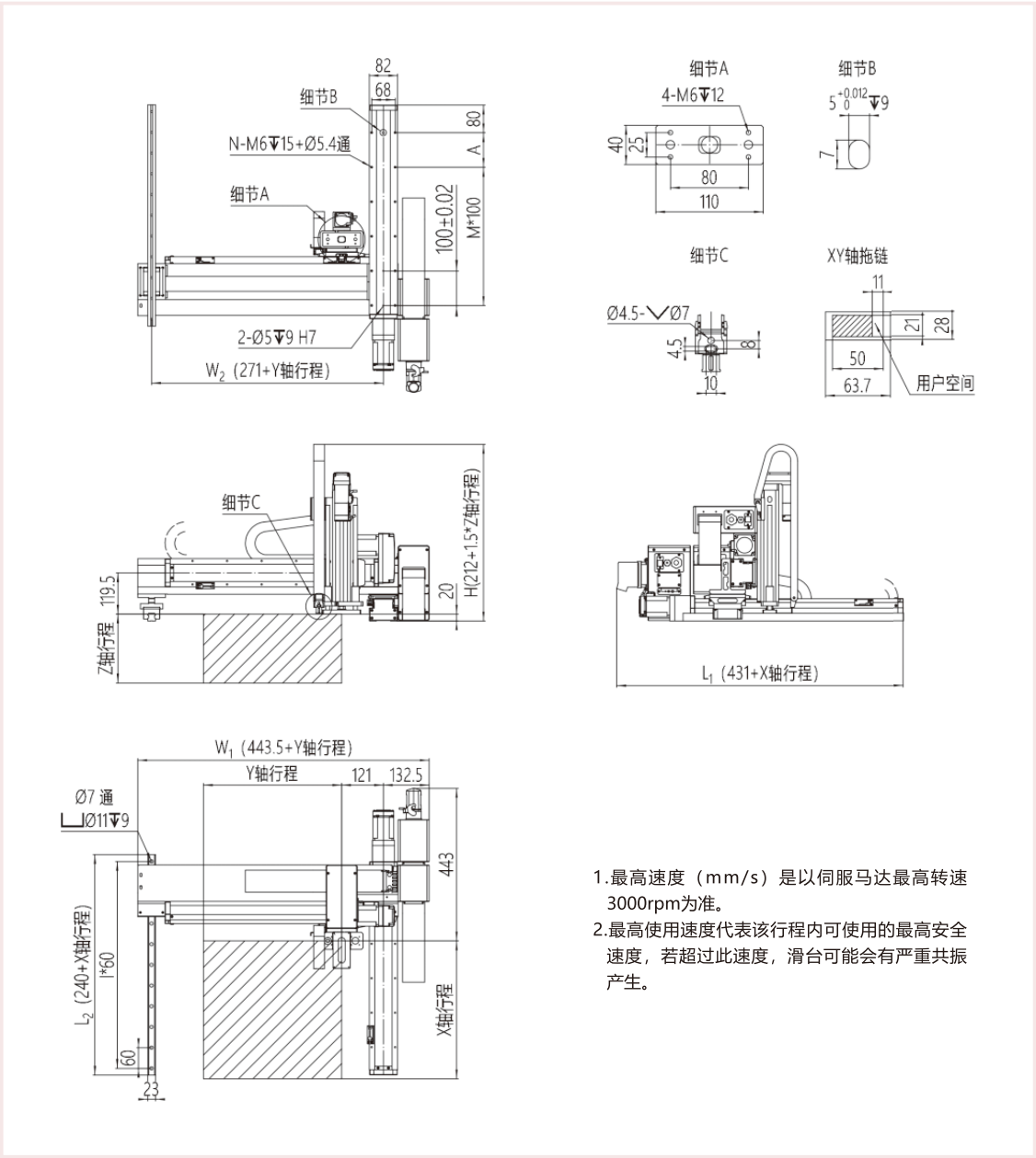
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	500														450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程	100	150	200	250	300
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	H	362	437	512	587	662
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	最高使用速度mm/s	500				
最高使用速度mm/s	500									450					

- 机器人控制系统
- 机器人介绍
- 应用示例
- G系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 悬臂型4轴
 - 龙门型2轴
 - 龙门型3轴
 - 龙门型4轴
- T系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- Y系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- D系列标准滑台机器人
 - 十字型2轴
 - 悬臂型3轴
 - 龙门型3轴
- P系列关节机器人
 - 直线型
 - 旋转型
- Scara机器人
- 六轴机器人
- 智能搬运机器人

● D8-□□-F8-□-□□□-3 尺寸图



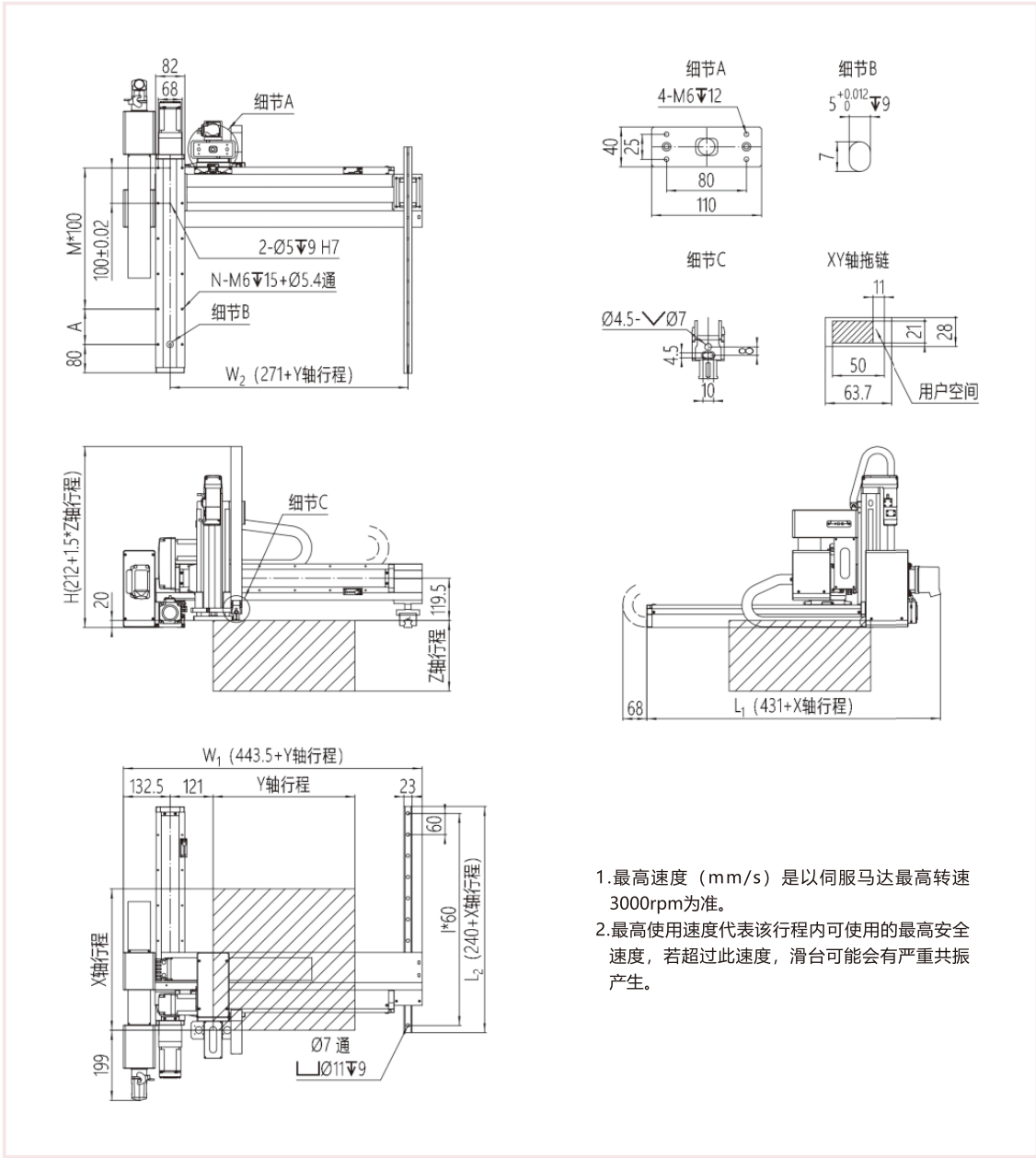
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	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	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

● D8-□□-F8-□-□□□-4 尺寸图



单位: mm

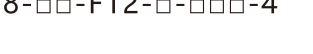
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	500															450	400	350	300	250

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	843.5	893.5	943.5	993.5	1043.5	1093.5	1143.5	1193.5	1243.5	
W2	671	721	771	821	871	921	971	1021	1071	
最高使用速度mm/s	500					450				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	362	437	512	587	662
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-F12-□-□□□-1 尺寸图

D8-□□-F12-□-□□□-4 	D8模块		F8模块
	项目	Y轴	X轴
轴型式	GTH8	Y50D	GTH12
丝杆导程/mm	20	10	20
最高速度mm/s	1000	500	1000
行程/mm	400-800	100-300	100-1000
AC伺服马达/W	400	100+刹车	400
重复定位精度/mm	±0.03		
最大载荷/kg	5		
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		

Technical drawings of the HX-1000 industrial robot arm, showing main dimensions and detailed views.

Main Dimensions:

- Vertical dimensions: A 46, M*100, 100±0.02, 120, 108, 2-Ø6▽7 H7, W₂ (291.5+Y轴行程).
- Horizontal dimensions: 165, 140, Y轴行程, W₁ (496.5+Y轴行程), 461, X轴行程, *60, L₂ (240+X轴行程), 60, 23.
- Other dimensions: 119.5, Z轴行程, L₁ (452+X轴行程).

Details:

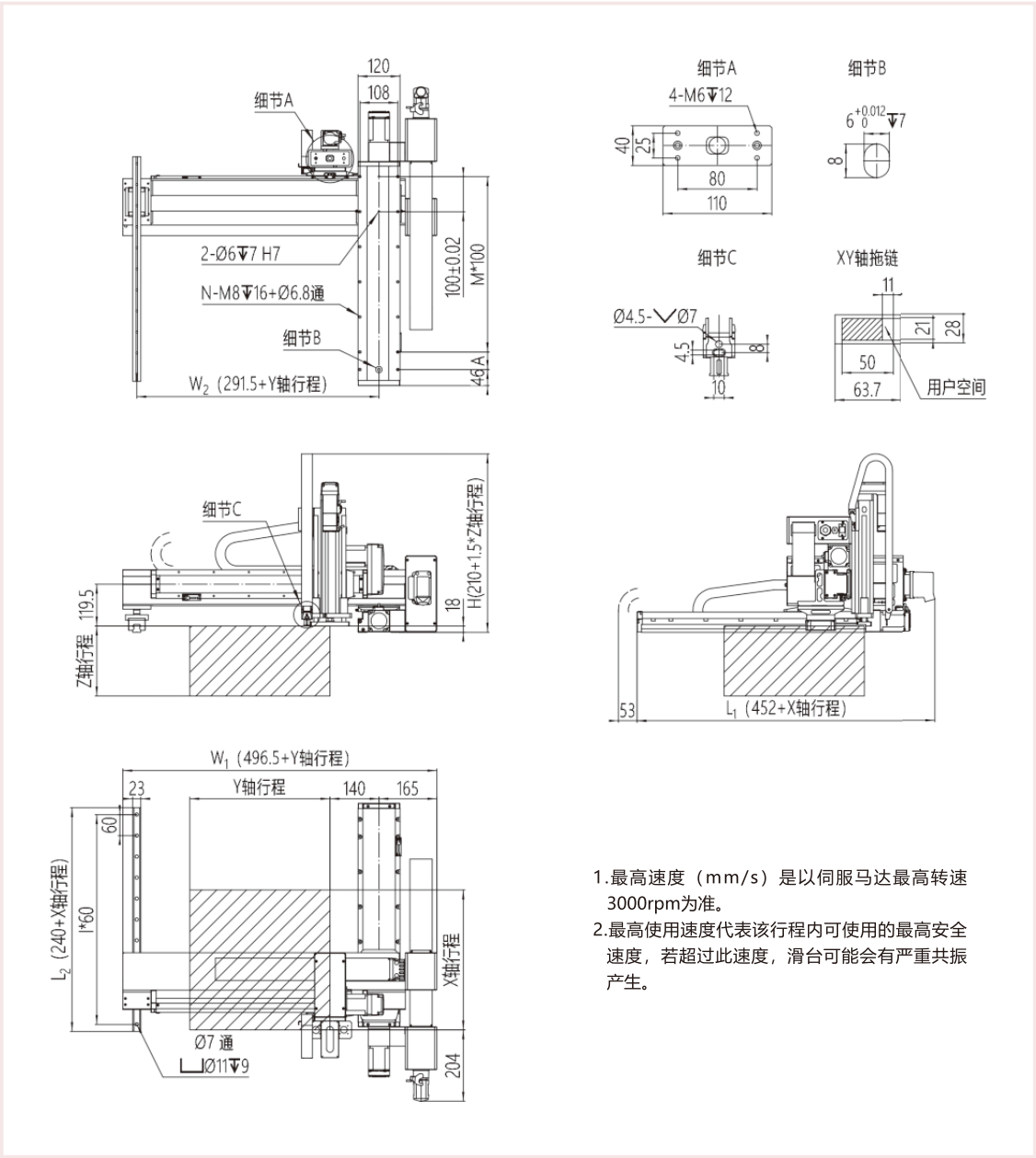
- 细节A:** 4-M6▽12, 40, 22, 80, 110.
- 细节B:** 6 0.012 7, 8.
- 细节C:** Ø4.5-▽07, 4.5, 10.

XY轴拖链: 11, 21, 28, 50, 63.7, 用户空间.

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20	
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240	
最高使用速度mm/s	1000										900									
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	Z轴行程				100	150	200	250	300		
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	H				360	435	510	585	660		
W2	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	最高使用速度mm/s				500						
最高使用速度mm/s	1000					900														

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D8-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

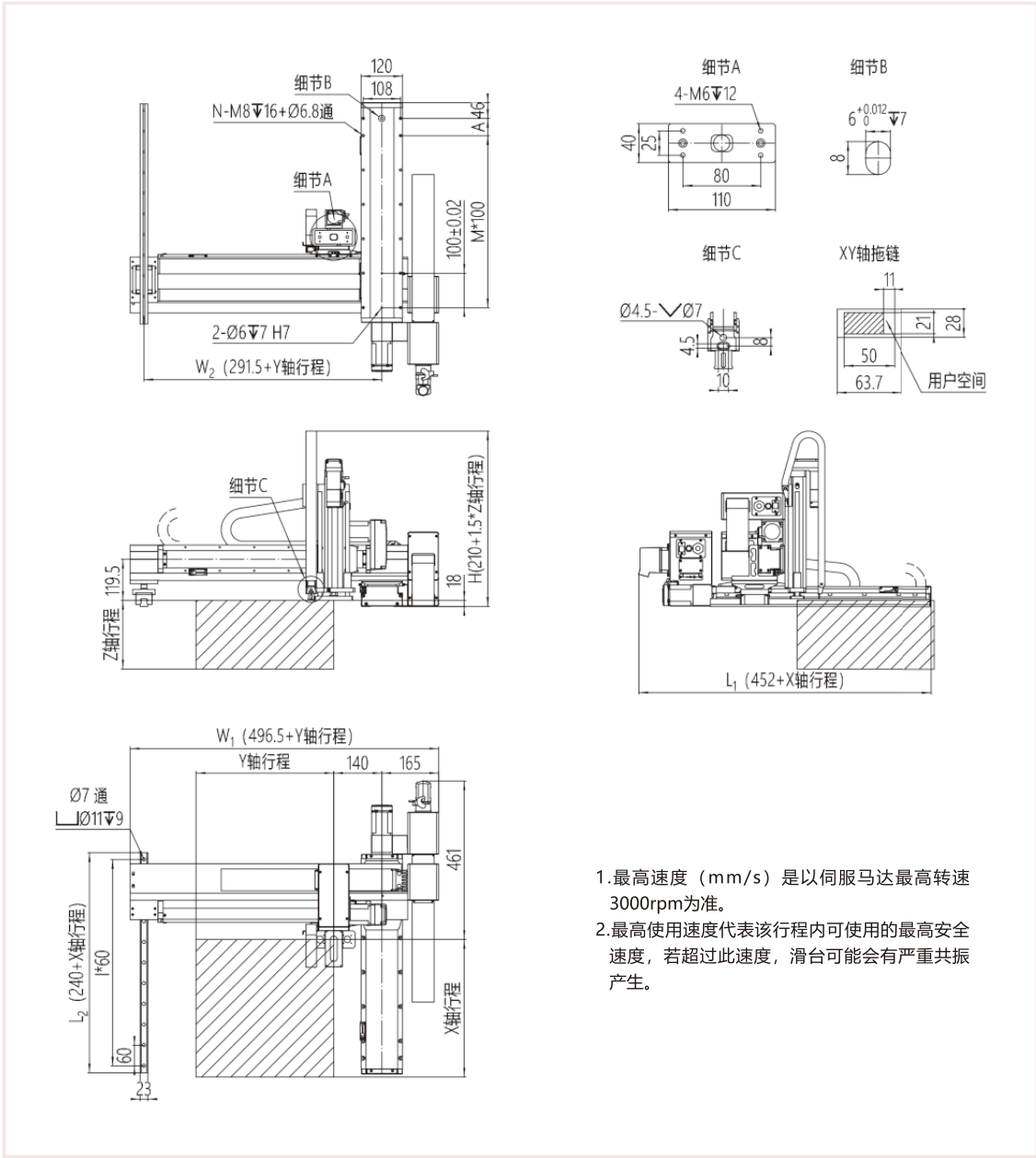
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

● D8-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



- 1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度，若超过此速度，滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

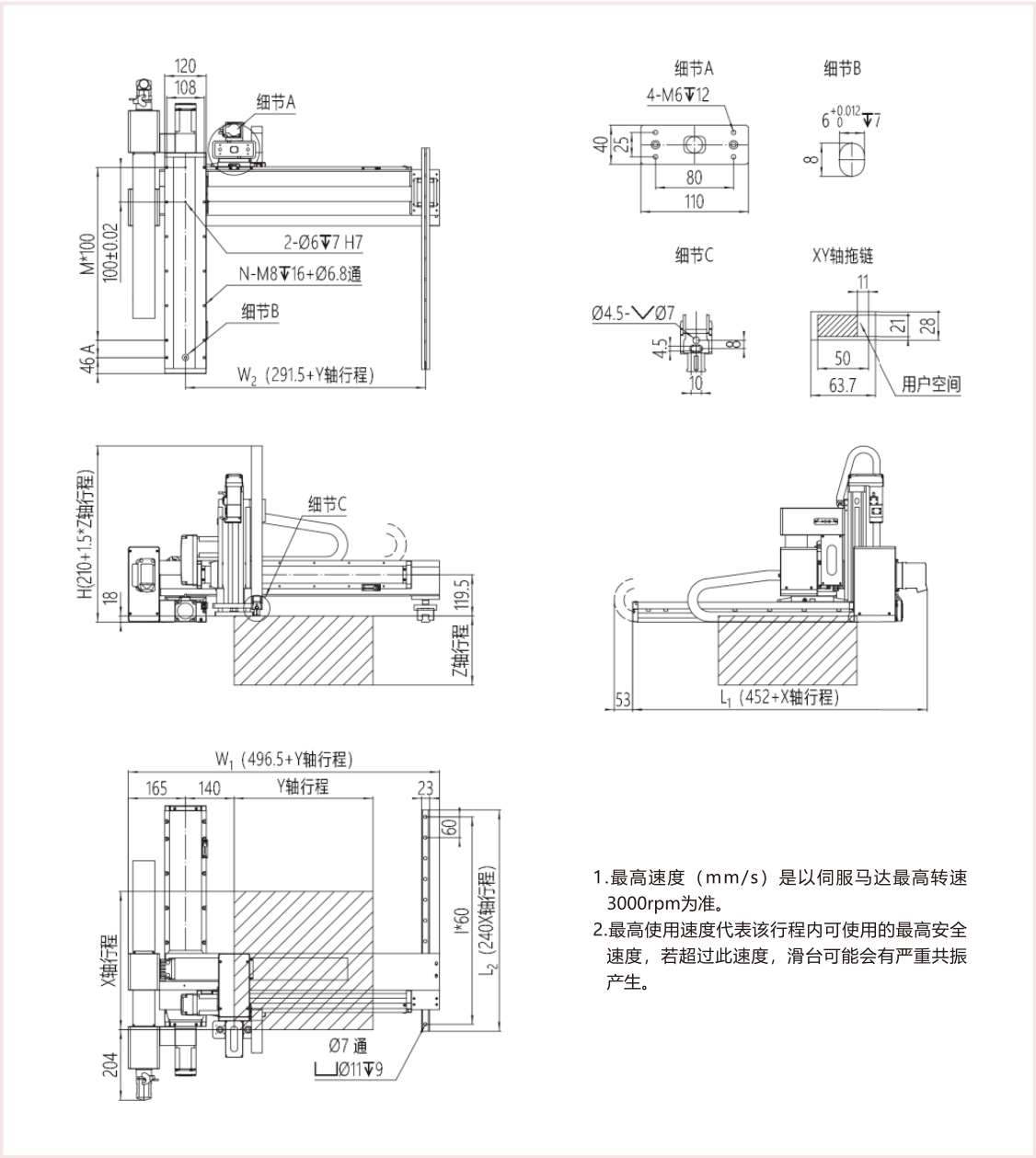
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	
W2	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092	
最高使用速度mm/s	1000					900				

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	360	435	510	585	660
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

D8-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



1.最高速度 (mm/s) 是以伺服马达最高转速 3000rpm为准。
2.最高使用速度代表该行程内可使用的最高安全速度, 若超过此速度, 滑台可能会有严重共振产生。

单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800											
W1	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5											
W2	692	742	792	842	892	942	992	1042	1092											
最高使用速度mm/s	1000									900										

Z轴行程	100	150	200	250	300															
H	360	435	510	585	660															
最高使用速度mm/s						500														

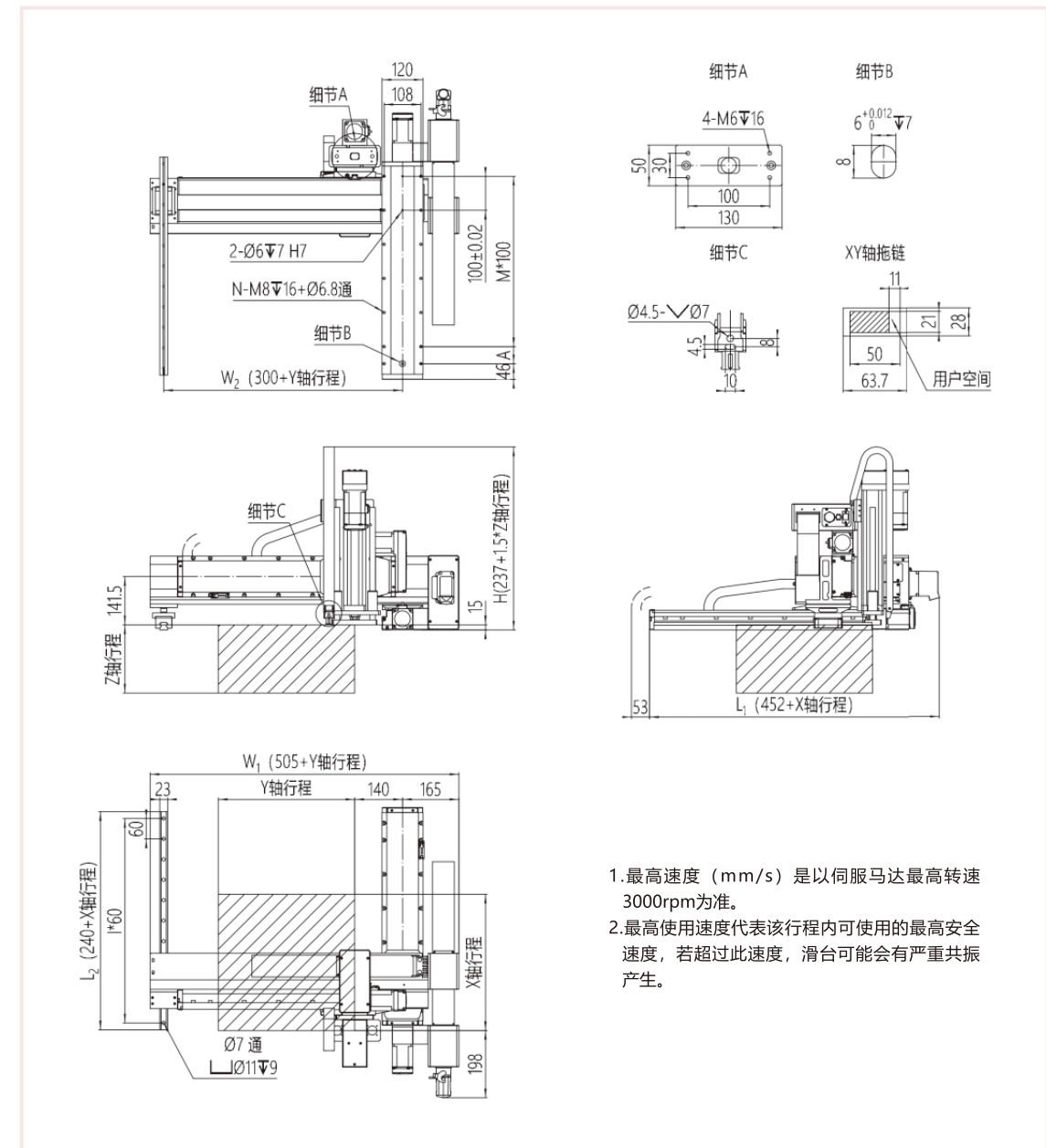
D12-□□-F12-□-□□□-□ 性能参数

D12-□□-F12-□-□□□-1	项目	D12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65D	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
	最大载荷/kg	10		
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露		
D12-□□-F12-□-□□□-2	项目	D12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65D	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
D12-□□-F12-□-□□□-3	项目	D12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65D	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		
D12-□□-F12-□-□□□-4	项目	D12模块		F12模块
		Y轴	Z轴	X轴
	轴型式	GTH12	Y65D	GTH12
	丝杆导程/mm	20	16	20
	最高速度mm/s	1000	800	1000
	行程/mm	400-800	100-300	100-1000
	AC伺服马达/W	400	400+刹车	400
	重复定位精度/mm	±0.03		

*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D12-□□-F12-□-□□□-2 尺寸图

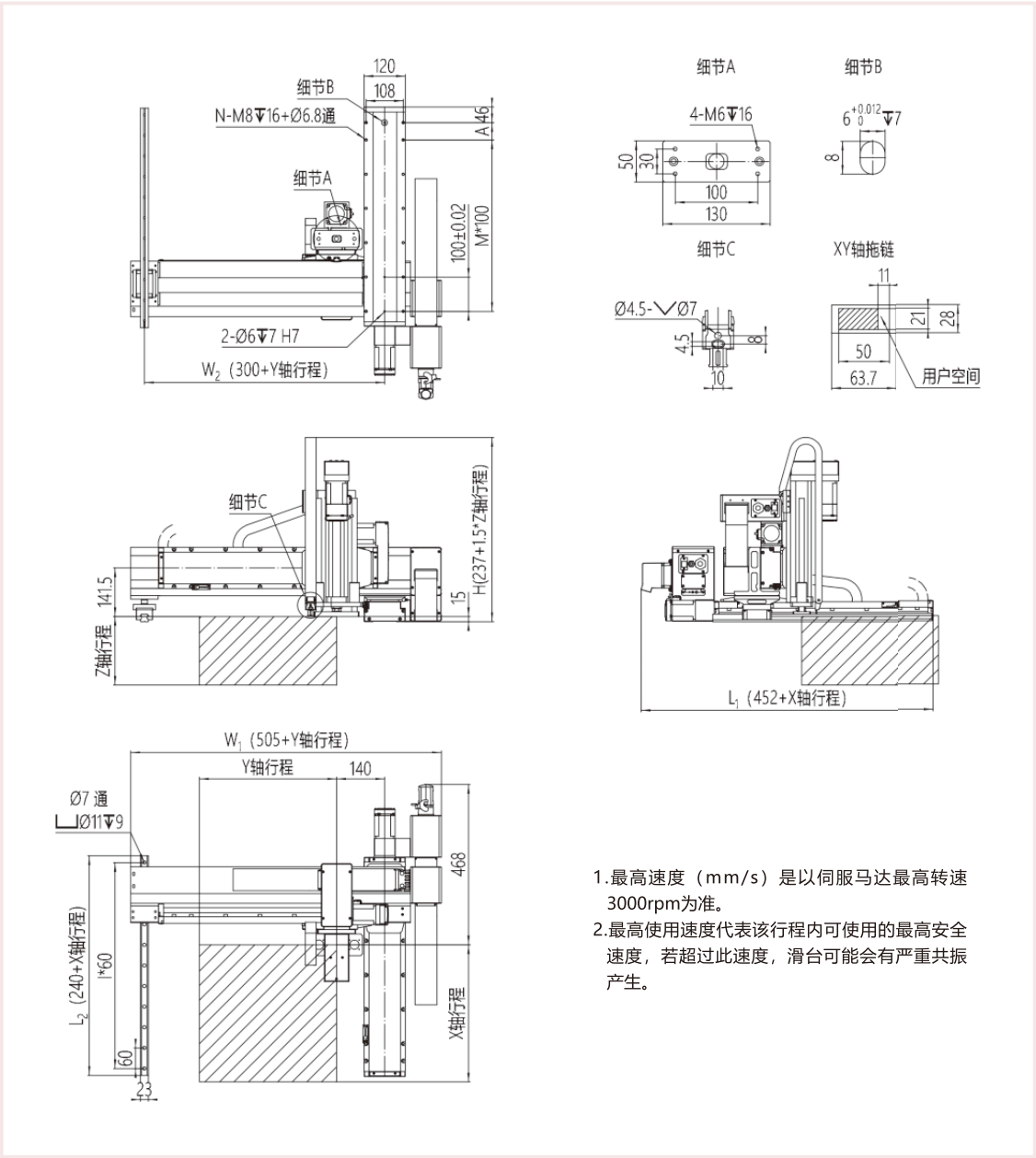


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000									
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50									
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11									
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26									
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20									
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452									
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240									
最高使用速度mm/s																1000									900	800	700	667
Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800											Z轴行程		100	150	200	250	300		
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305											H	387	462	537	612	687			
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100											最高使用速度mm/s	800							
最高使用速度mm/s	1000																											

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● D12-□□-F12-□-□□□-3 尺寸图



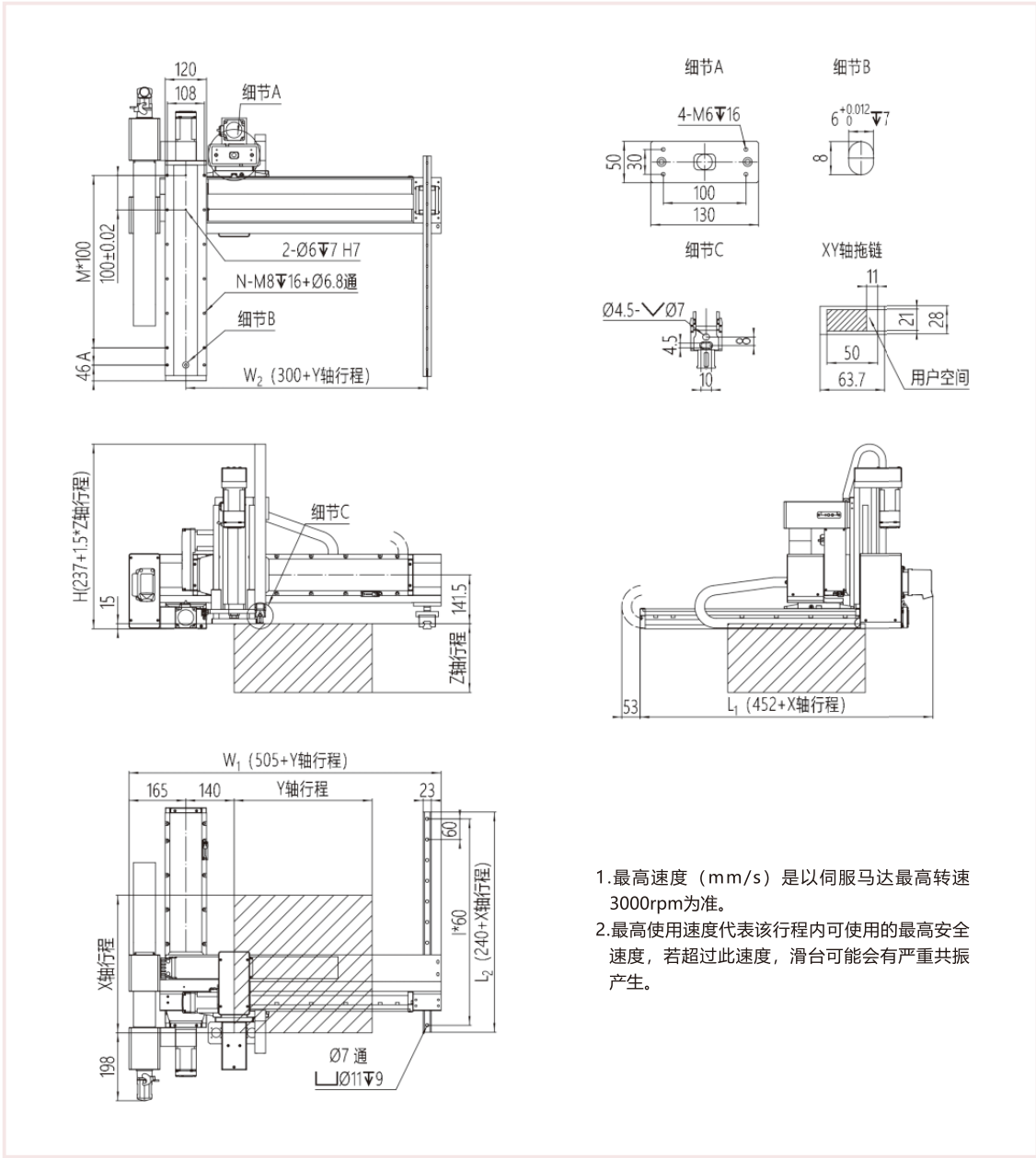
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

● D12-□□-F12-□-□□□-4 尺寸图



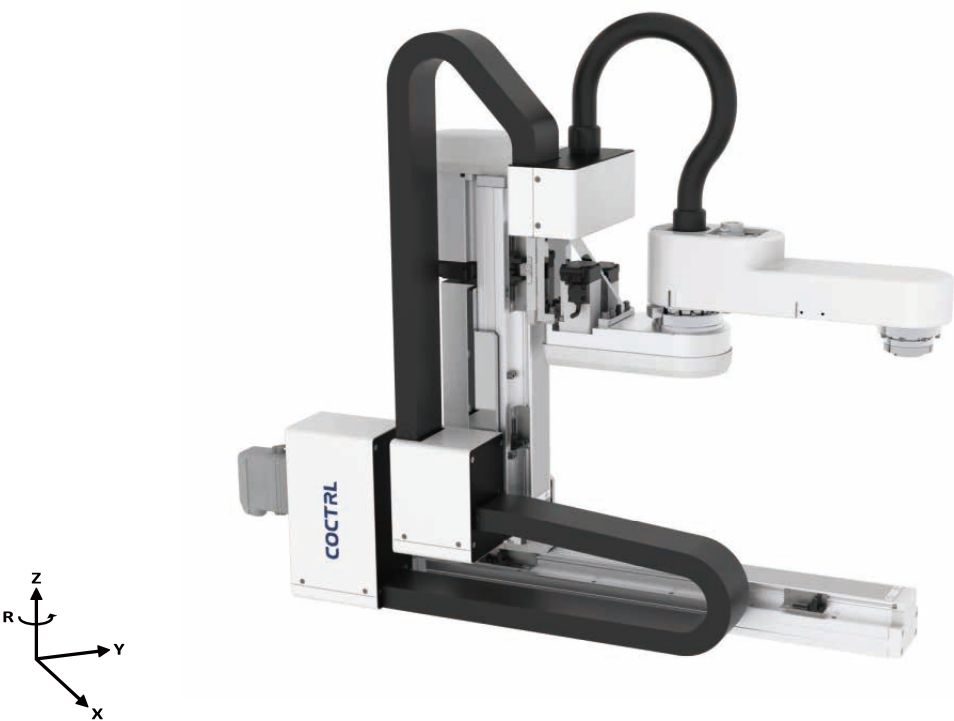
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
I	5	6	7	7	8	9	10	11	12	12	13	14	15	16	17	18	18	19	20
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
L2	340	390	440	490	540	590	640	690	740	790	840	890	940	990	1040	1090	1140	1190	1240
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Y轴行程	400	450	500	550	600	650	700	750	800
W1	905	955	1005	1055	1105	1155	1205	1255	1305
W2	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
最高使用速度mm/s	1000								

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	387	462	537	612	687
最高使用速度mm/s	800				

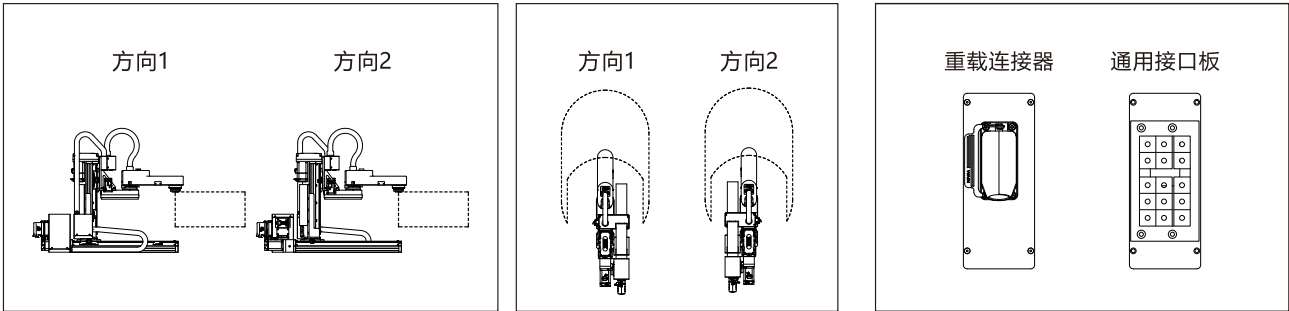
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

P	8	-	20	-	J	4	-	L	8	-	40	-	T	P	A	-	1
模块规格		Z轴行程		关节特征		模块规格		X轴行程		模组品牌		电机品牌		接口类型		组合方向	
8		10 行程100mm		3 3轴		8		10 行程100mm		T TOYO		P 松下		A 重载连接器		1 方向1	
12				4 4轴		12				S		H 汇川		B 通用接口板		2 方向2	
		30 行程300mm						95 行程950mm		L		S 西门子					
		间隔50mm						00 行程1000mm		A		T 台达					
								间隔50mm		P		M 三菱					

● P8-□-J□-L8-□-□□□-□ 性能参数

P8-□-J□-L8-□-□□□-1	项目	P8模块	L8模块	J模块	
		Z轴	X轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH8	GTH8	/	/
	丝杆导程/mm	10	20	/	/
	最高速度mm/s	500	1000	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	100-1000	±120°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	100	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	3			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

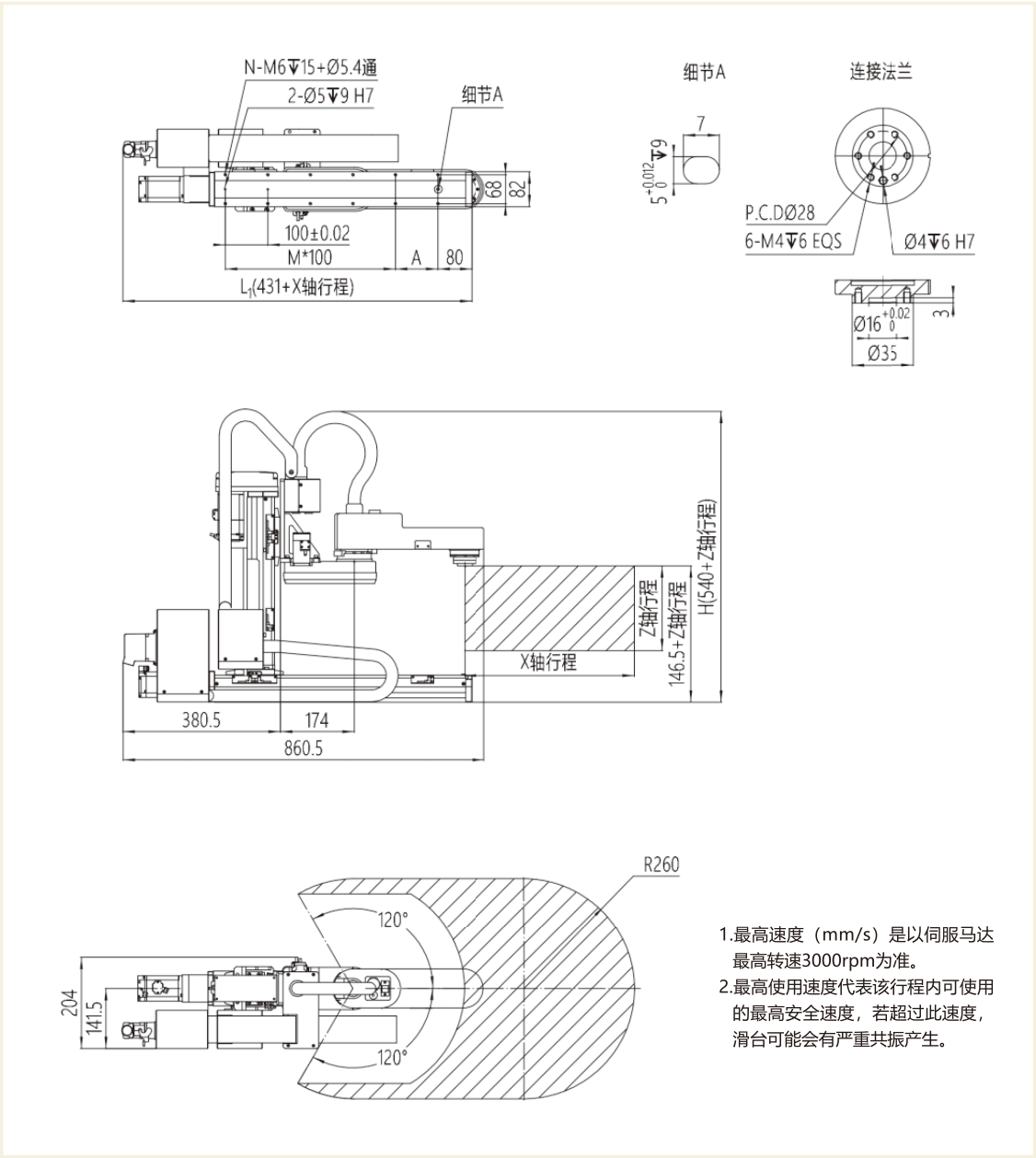
P8-□-J□-L8-□-□□□-2	项目	P8模块	L8模块	J模块	
		Z轴	X轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH8	GTH8	/	/
	丝杆导程/mm	10	20	/	/
	最高速度mm/s	500	1000	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	100-1000	±120°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	100	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	3			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● P8-□-J□-L8-□-□□□-1 尺寸图

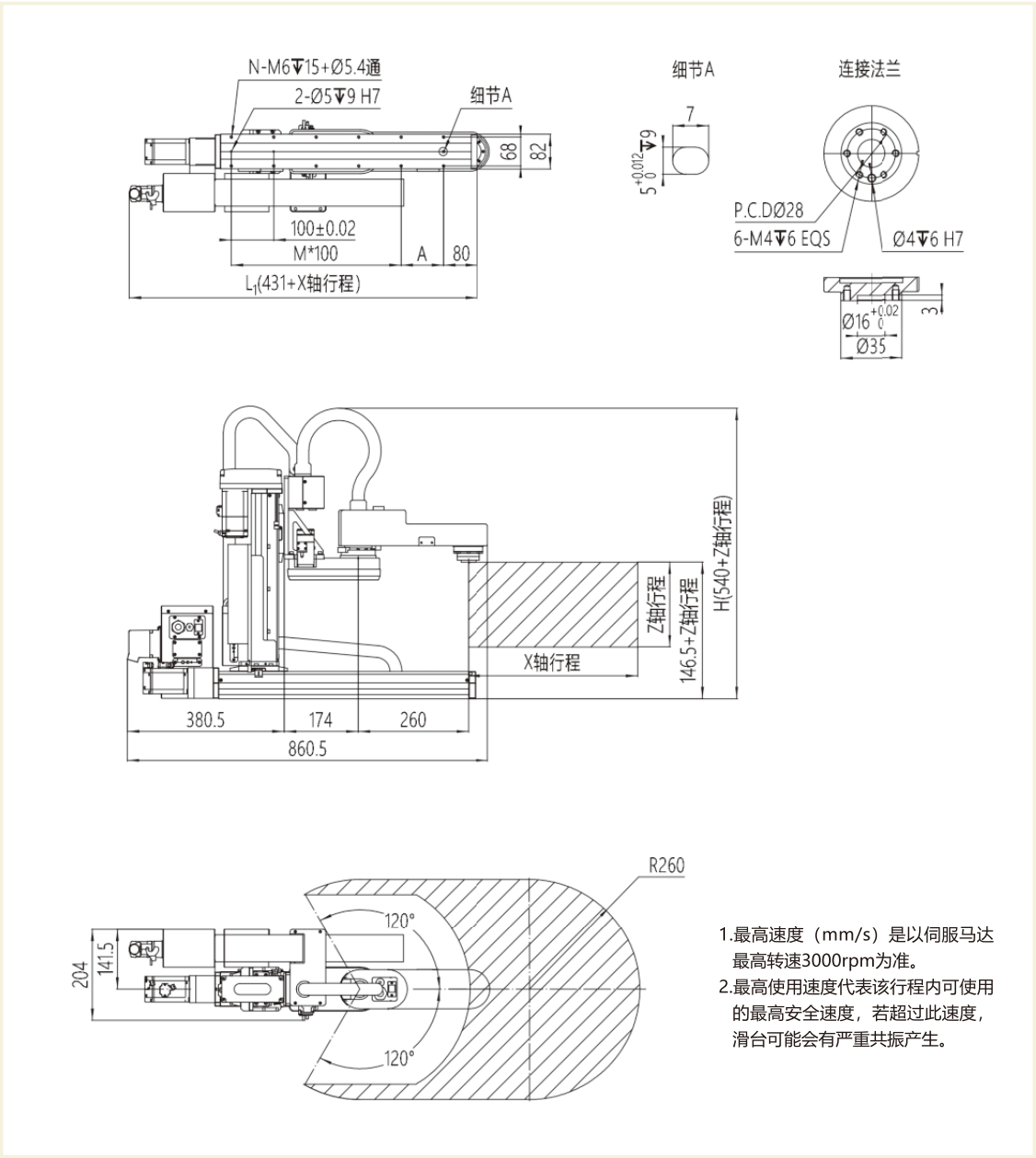


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	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
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	640	690	740	790	840
最高使用速度mm/s	500				

● P8-□-J□-L8-□-□□□-2 尺寸图



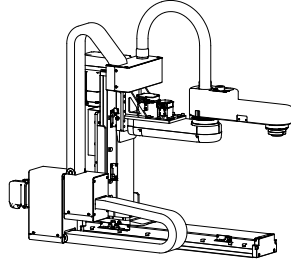
单位: mm

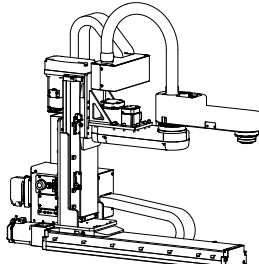
X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
L1	531	581	631	681	731	781	831	881	931	981	1031	1081	1131	1181	1231	1281	1331	1381	1431
最高使用速度mm/s	1000														900	800	700	600	500

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	640	690	740	790	840
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● P12-□-J□-L12-□-□□□-□ 性能参数

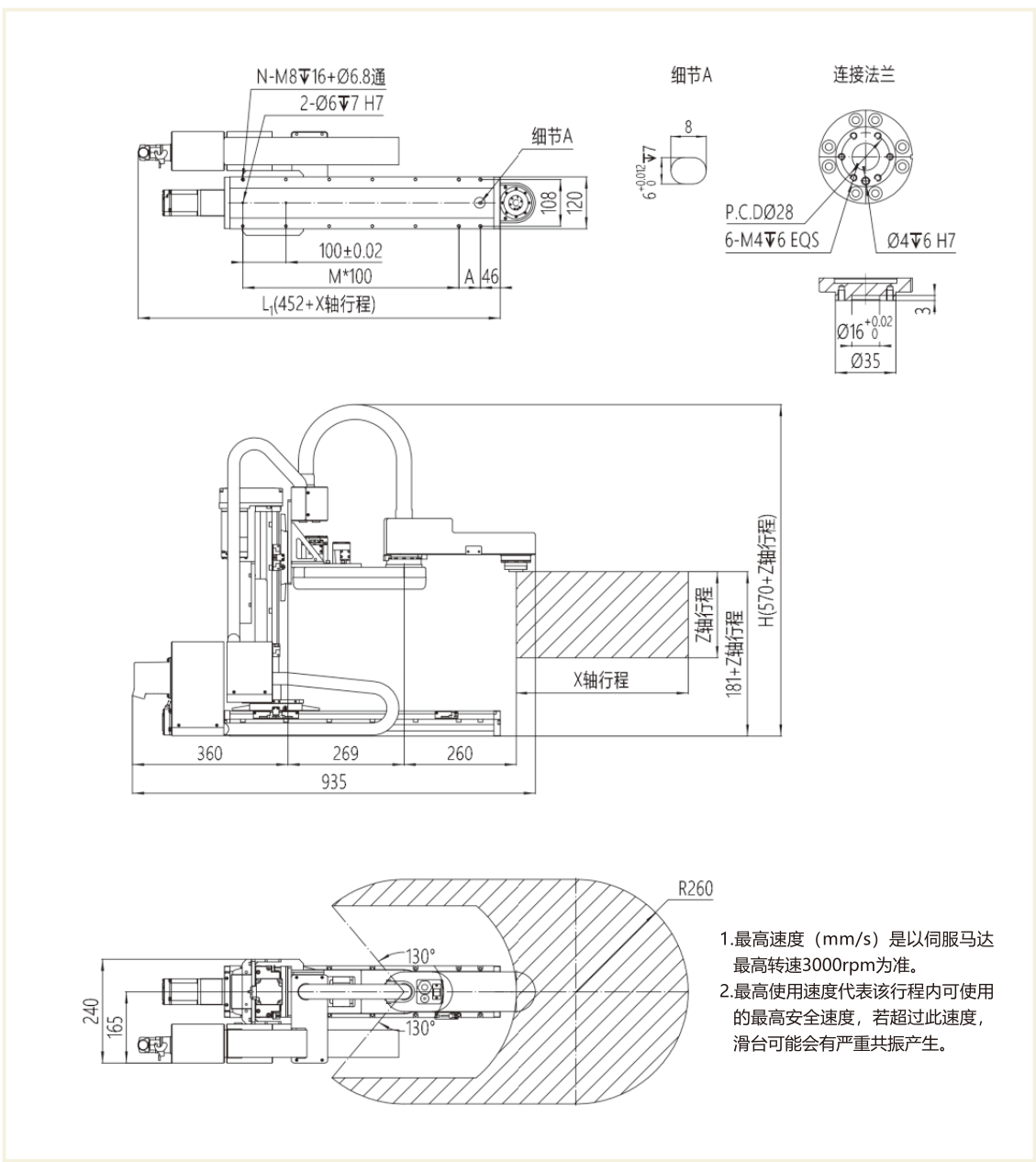
P12-□-J□-L12-□-□□□-1 	项目	P12模块	L12模块	J模块	
		Z轴	X轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH12	GTH12	/	/
	丝杆导程/mm	10	20	/	/
	最高速度mm/s	500	1000	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	100-1000	±130°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	200	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	5			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

P12-□-J□-L12-□-□□□-2 	项目	P12模块	L12模块	J模块	
		Z轴	X轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH12	GTH12	/	/
	丝杆导程/mm	10	20	/	/
	最高速度mm/s	500	1000	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	100-1000	±130°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	200	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	5			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● P12-□-J□-L12-□-□□□-1 尺寸图



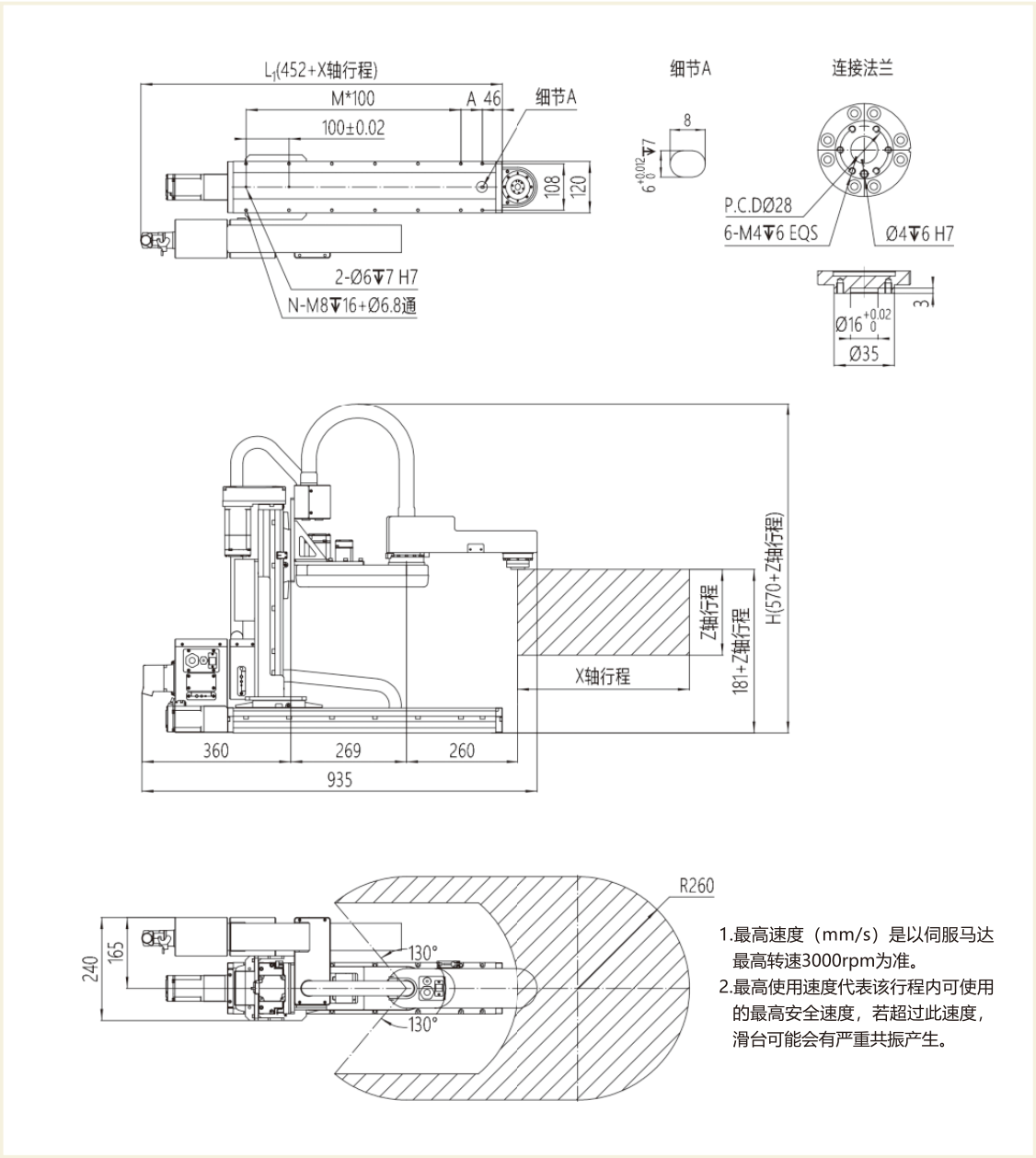
单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000																900	800	667

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	670	720	770	820	870
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● P12-□-J□-L12-□-□□□-2 尺寸图

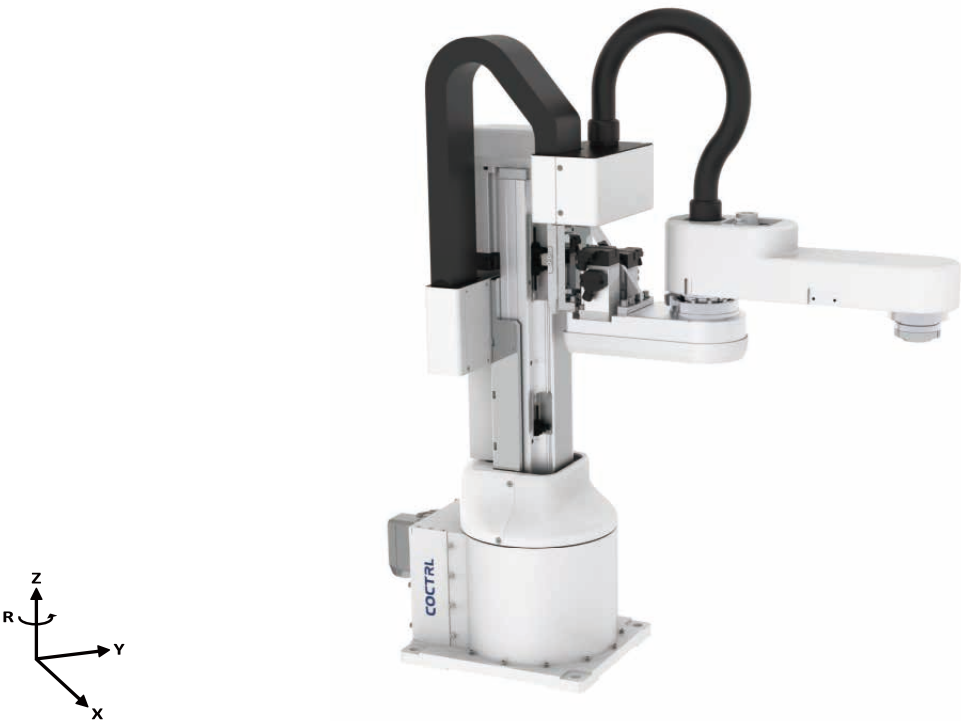


单位: mm

X轴行程	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26
L1	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452
最高使用速度mm/s	1000															900	800	700	667

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	670	720	770	820	870
最高使用速度mm/s	500				

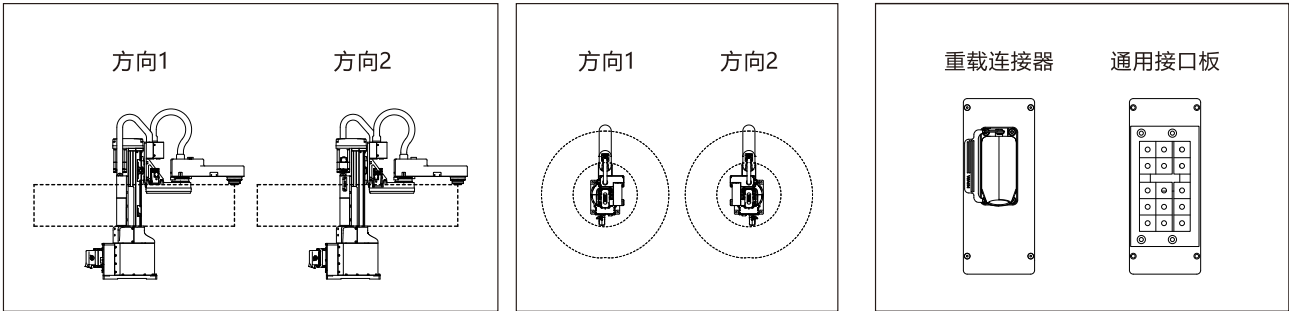
机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人



主视

俯视

接口类型



产品参数

P

8

-

20

-

J

4

-

R

-

T

P

A

-

1

模块规格

8

12

Z轴行程

10

行程100mm

...

...

30

行程300mm

间隔50mm

关节特征

3

3轴

4

4轴

模组品牌

T

TOYO

S

L

A

P

电机品牌

P

松下

H

汇川

S

西门子

T

台达

M

三菱

接口类型

A

重载连接器

B

通用接口板

组合方向

1

方向1

2

方向2

● P8-□-J□-R-□□□-□ 性能参数

P8-□-J□-R-□□□-1	项目	P8模块	R模块	J模块	
		Z轴	R轴	J3轴	J4轴
轴型式	GT H8	/	/	/	/
丝杆导程/mm	10	/	/	/	/
最高速度mm/s	500	400°/s	400°/s	700°/s	
行程/mm	100-300	±170°	±120°	±180°	
AC伺服马达/W	400+刹车	400	100	100	
重复定位精度/mm	±0.03				
末端最大负载/kg	3				
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露				

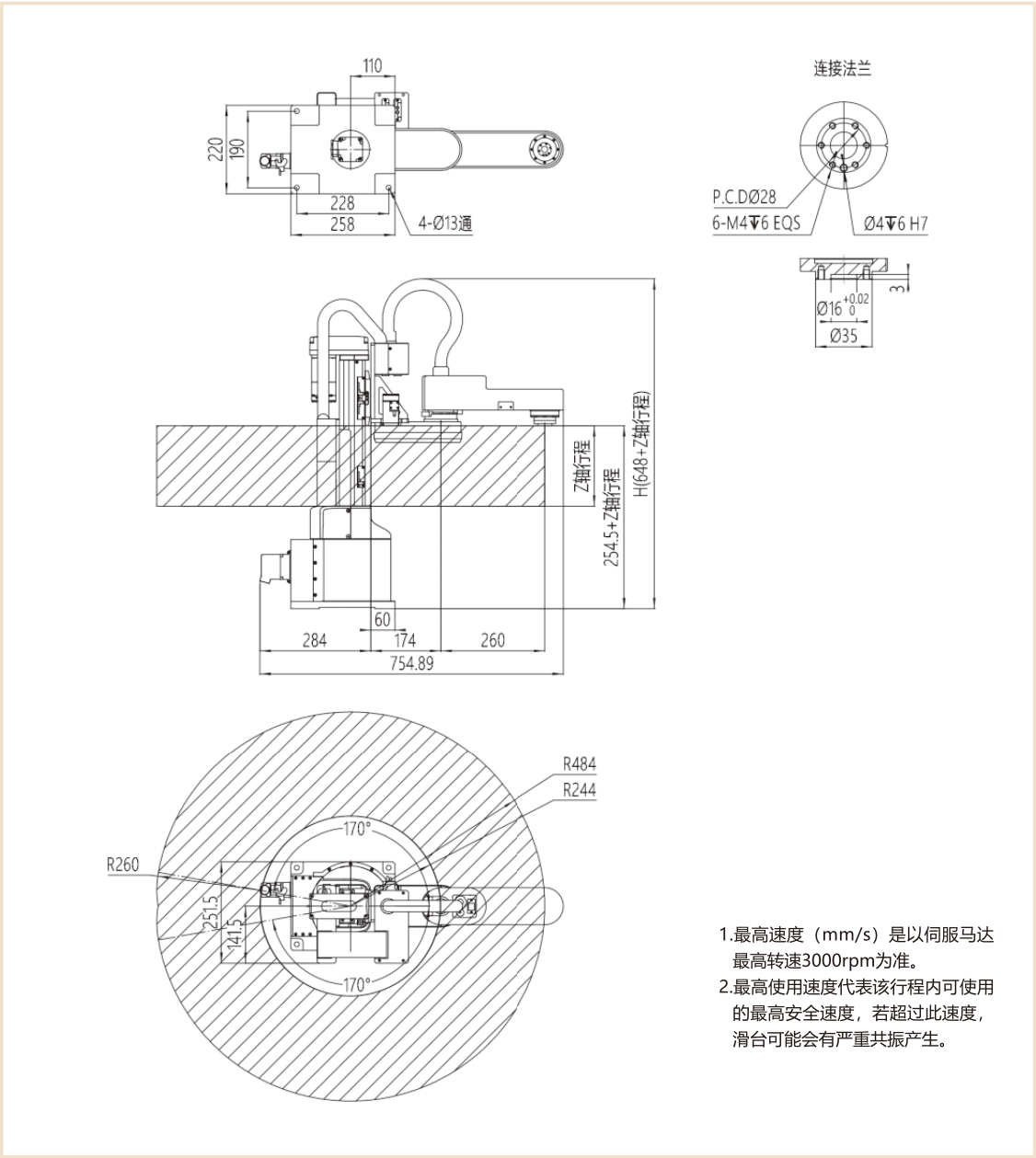
P8-□-J□-R-□□□-2	项目	P8模块	R模块	J模块	
		Z轴	R轴	J3轴	J4轴
轴型式	GT H8	/	/	/	/
丝杆导程/mm	10	/	/	/	/
最高速度mm/s	500	400°/s	400°/s	700°/s	
行程/mm	100-300	±170°	±120°	±180°	
AC伺服马达/W	400+刹车	400	100	100	
重复定位精度/mm	±0.03				
末端最大负载/kg	3				
适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露				



*若需要其他行程、速度、负载组合，请与我们联系。

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

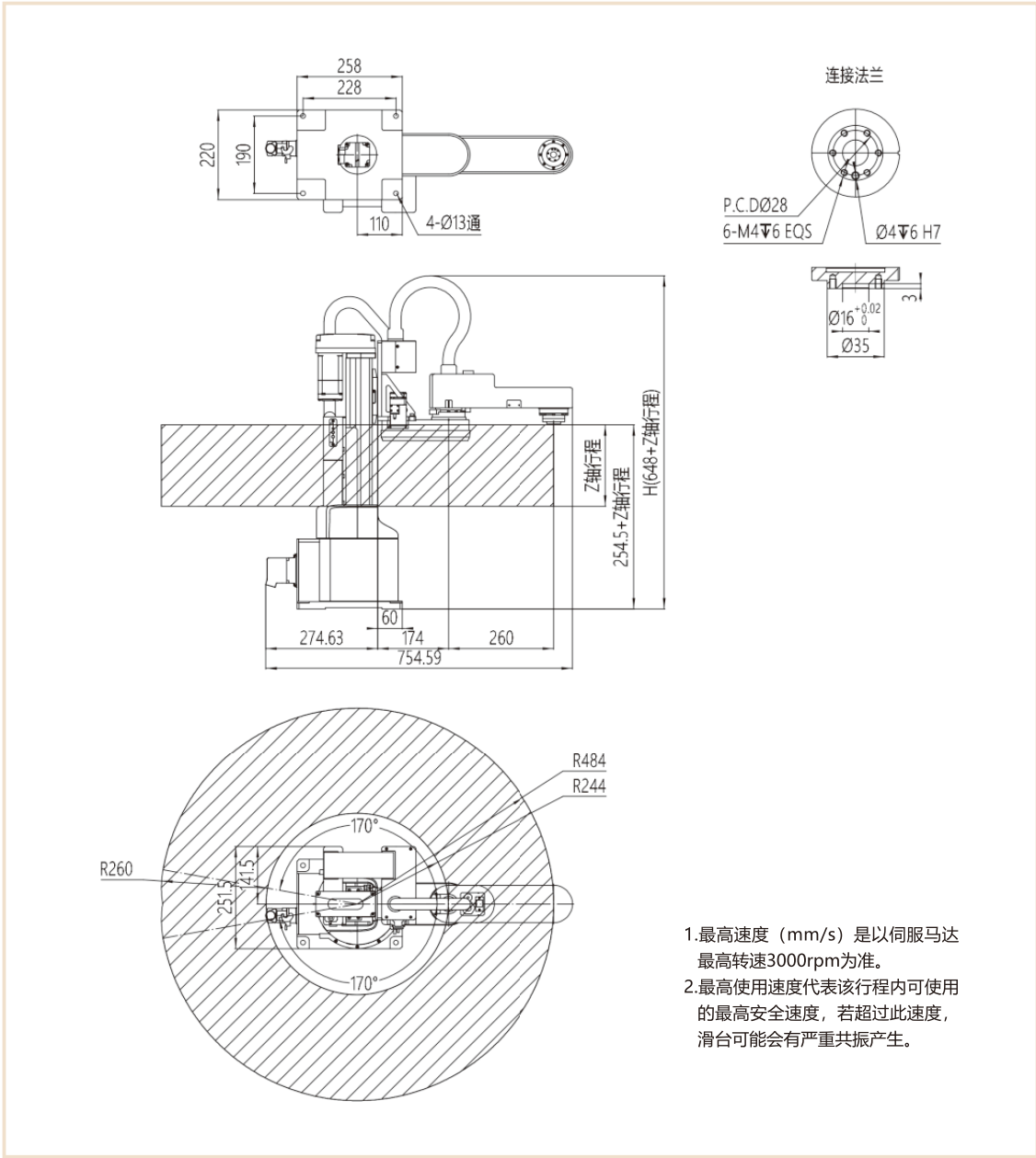
● P8-□-J□-R-□□□-1 尺寸图



单位: mm

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	748	798	848	898	948
最高使用速度mm/s	500				

● P8-□-J□-R-□□□-2 尺寸图

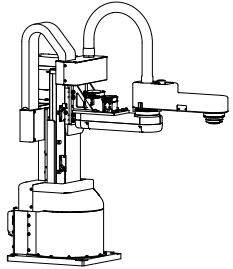


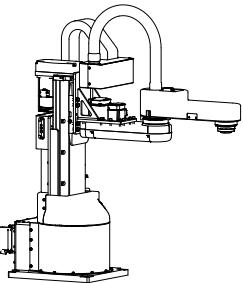
单位: mm

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	748	798	848	898	948
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● P12-□-J□-R-□□□-□ 性能参数

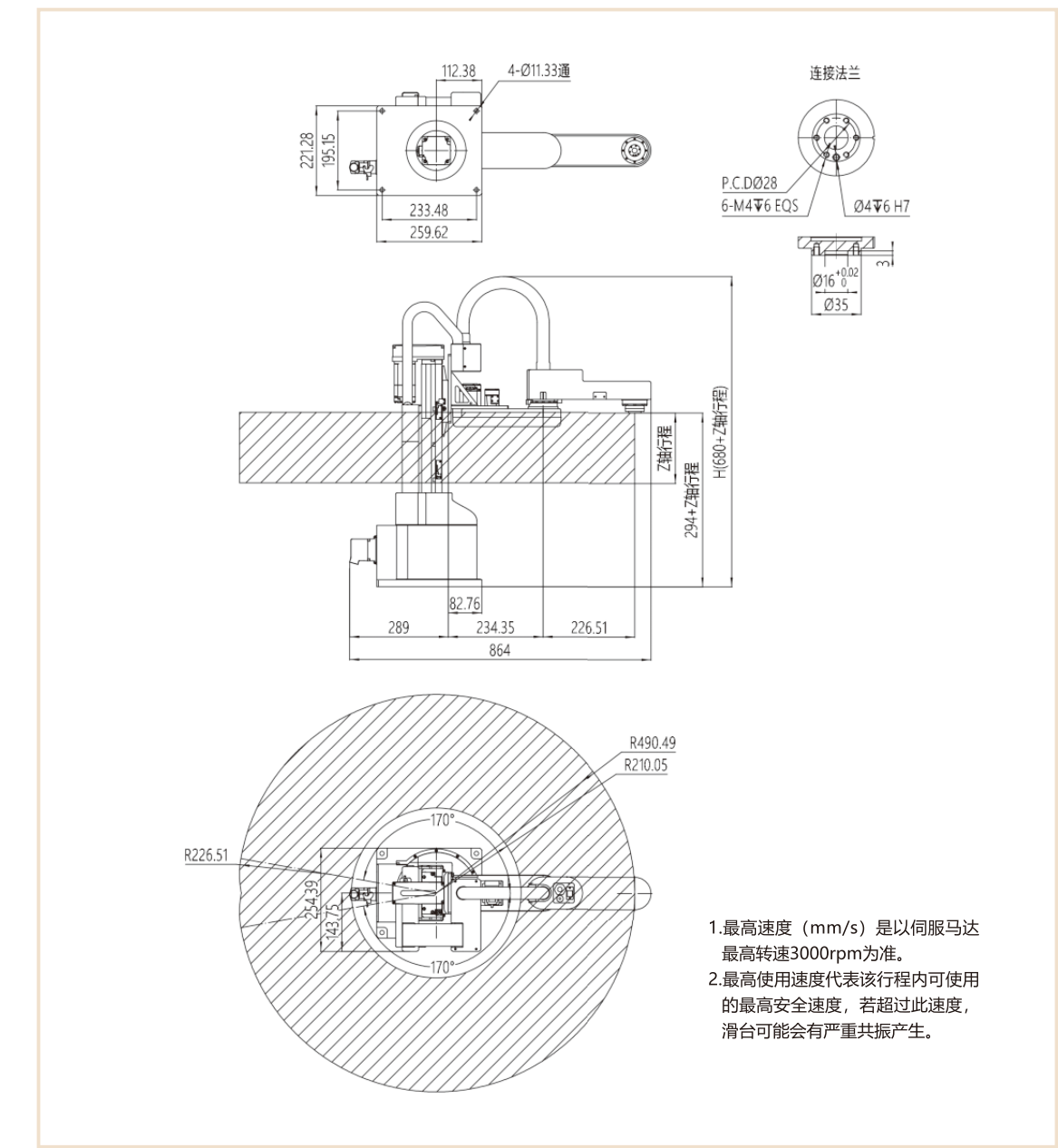
P12-□-J□-R-□□□-1 	项目	P12模块	R模块	J模块	
		Z轴	R轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH12	/	/	/
	丝杆导程/mm	10	/	/	/
	最高速度mm/s	500	400°/s	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	±170°	±130°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	200	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	5			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			

P12-□-J□-R-□□□-2 	项目	P12模块	R模块	J模块	
		Z轴	R轴	J3轴	J4轴
	轴型式	GTH12	/	/	/
	丝杆导程/mm	10	/	/	/
	最高速度mm/s	500	400°/s	400°/s	700°/s
	行程/mm	100-300	±170°	±130°	±180°
	AC伺服马达/W	400+刹车	400	200	100
	重复定位精度/mm	±0.03			
	末端最大负载/kg	5			
	适用环境	0~40℃, 85%RH以下, 无结露			



*若需要其他行程、速度、负载组合, 请与我们联系。

● P12-□-J□-R-□□□-1 尺寸图

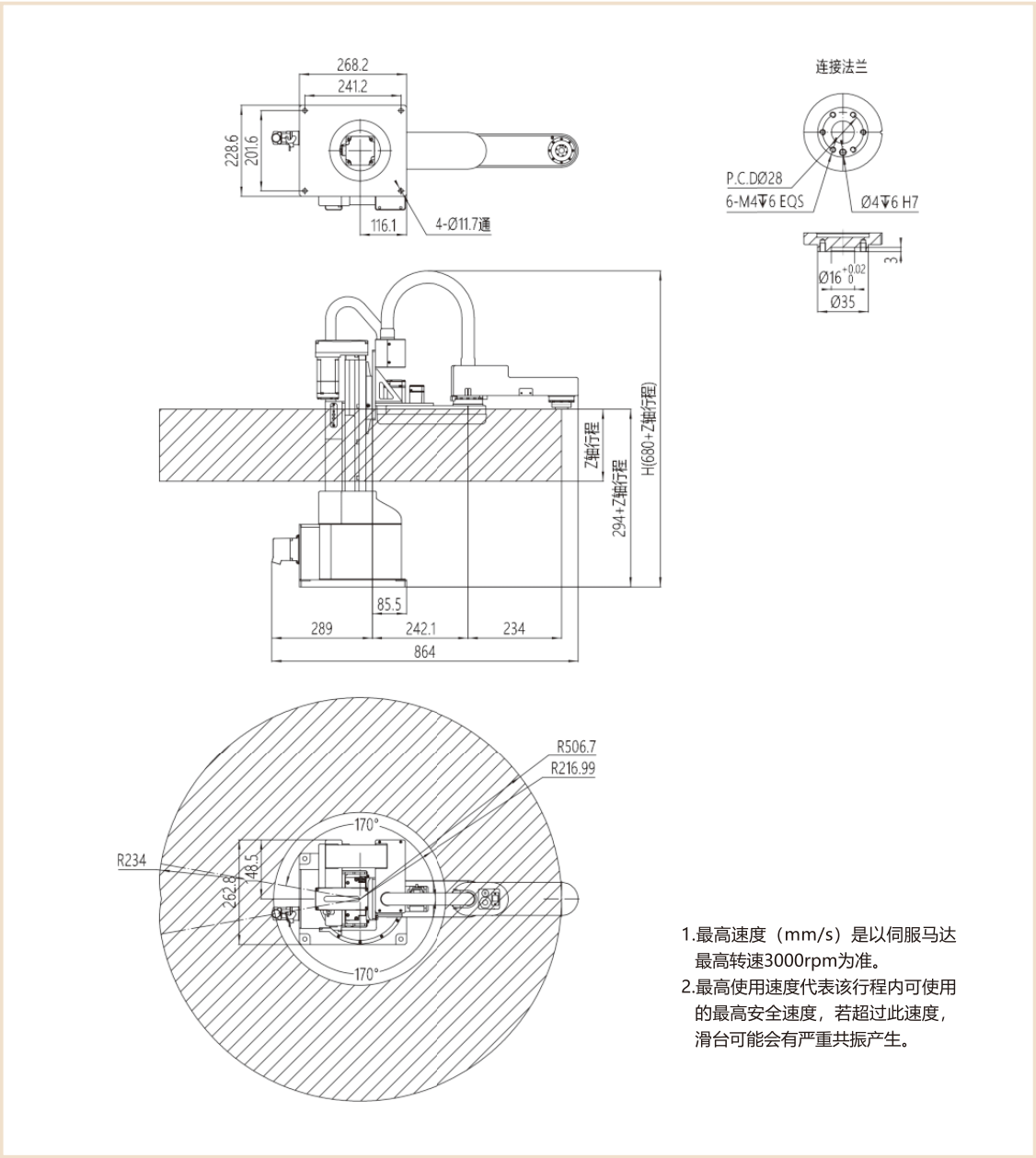


单位: mm

Z轴行程	100	150	200	250	300
H	780	830	880	930	980
最高使用速度mm/s	500				

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● P12-□-J□-R-□□□-2 尺寸图



单位: mm

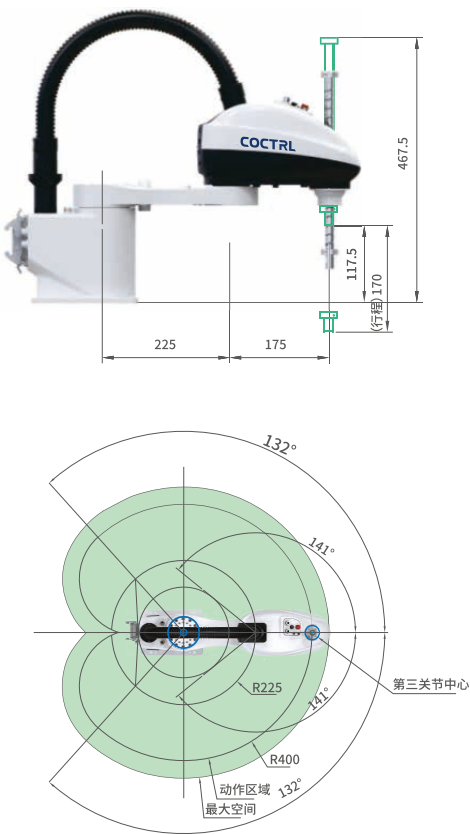
Z轴行程	100	150	200	250	300
H	780	830	880	930	980
最高使用速度mm/s			500		

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

CCR003-400



性能参数

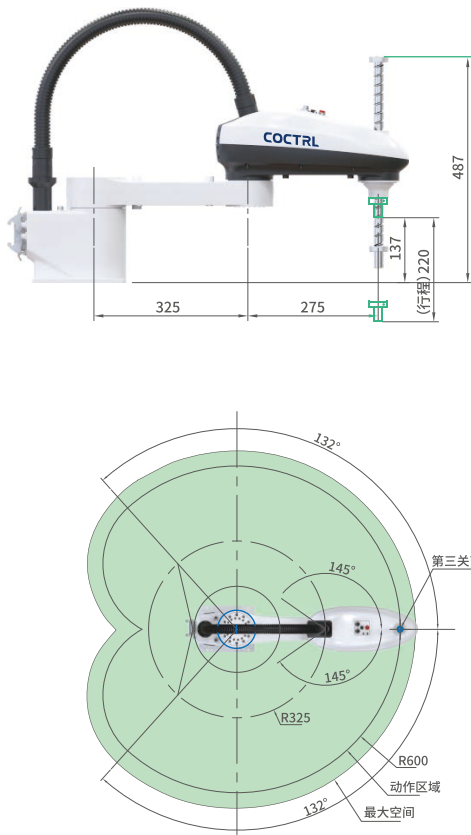


产品型号	Robot model	CCR003-400
轴 数	Ttotal axes	4
最大臂展	Maximum reach	400mm
负 载 Payload	额定值 rated load	1kg
	最大值 maximum load	3kg
旋转轴容许惯性力矩 Payload	额定值 rated torque	0.005kg.m ²
	最大值 maximum torque	0.05kg.m ²
重复定位精度 Position repeat accuracy	1轴+2轴 1st axis+2nd axis	±0.01mm
	3轴 (升降) elevating axis	±0.01mm
	4轴 (旋转) rotation axis	±0.01°
最大单轴速度 Max speed	1轴 1st axis	720° /sec
	2轴 2nd axis	720° /sec
	3轴 (升降) elevating axis	1000mm /sec
	4轴 (旋转) rotation axis	2500° /sec
各轴运动范围 Max operating area	1轴 1st axis	±132°
	2轴 2nd axis	±141°
	3轴 (升降) elevating axis	170mm /sec
	4轴 (旋转) rotation axis	±360°
安装方式	Installation parameters	地面支架安装 Floor mounted
本体重量	Robot weight	13kg
能 耗	Power consumption	0.7kw
安装环境 Installtion environment	温度 Temperature	0~+45℃
	湿度 Humidity	20~80%RH (无结露)
	振动 Vibration	4.9M/S ² 以下

CCR006-600



性能参数



产品型号	Robot model	CCR006-600
轴 数	Ttotal axes	4
最大臂展	Maximum reach	600mm
负 载 Payload	额定值 rated load	3kg
	最大值 maximum load	6kg
旋转轴容许惯性力矩 Payload	额定值 rated torque	0.01kg.m ²
	最大值 maximum torque	0.12kg.m ²
重复定位精度 Position repeat accuracy	1轴+2轴 1st axis+2nd axis	±0.02mm
	3轴 (升降) elevating axis	±0.01mm
	4轴 (旋转) rotation axis	±0.01°
最大单轴速度 Max speed	1轴 1st axis	450° /sec
	2轴 2nd axis	720° /sec
	3轴 (升降) elevating axis	1000mm /sec
	4轴 (旋转) rotation axis	2000° /sec
各轴运动范围 Max operating area	1轴 1st axis	±132°
	2轴 2nd axis	±141°
	3轴 (升降) elevating axis	220mm /sec
	4轴 (旋转) rotation axis	±360°
安装方式	Installation parameters	地面支架安装 Floor mounted
本体重量	Robot weight	17kg
能 耗	Power consumption	0.8kw
安装环境 Installtion environment	温度 Temperature	0~+45℃
	湿度 Humidity	20~80%RH (无结露)
	振动 Vibration	4.9M/S ² 以下

机器人
控制系统

机器人介绍

应用示例

G系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型2轴

悬臂型3轴

悬臂型4轴

龙门型2轴

龙门型3轴

龙门型4轴

T系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

Y系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

D系列标准
滑台机器人

十字型2轴

悬臂型3轴

龙门型3轴

P系列
关节机器人

直线型

旋转型

Scara
机器人

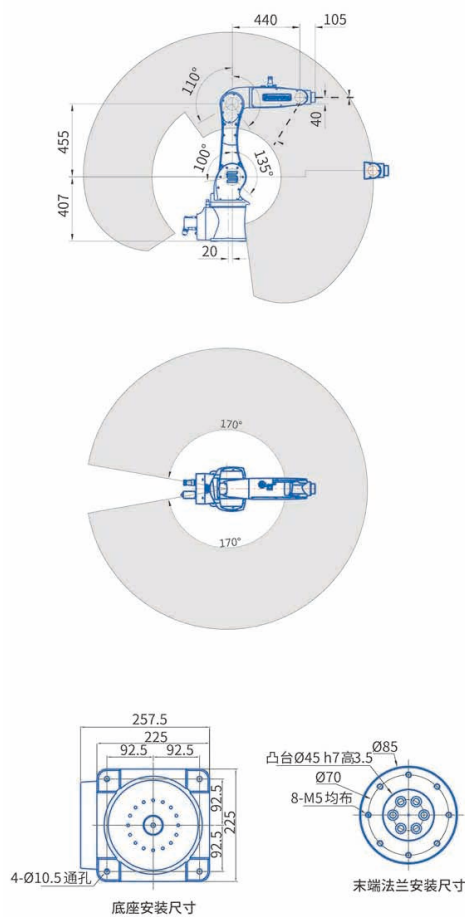
六轴机器人

智能搬运
机器人

CCR06-900



性能参数

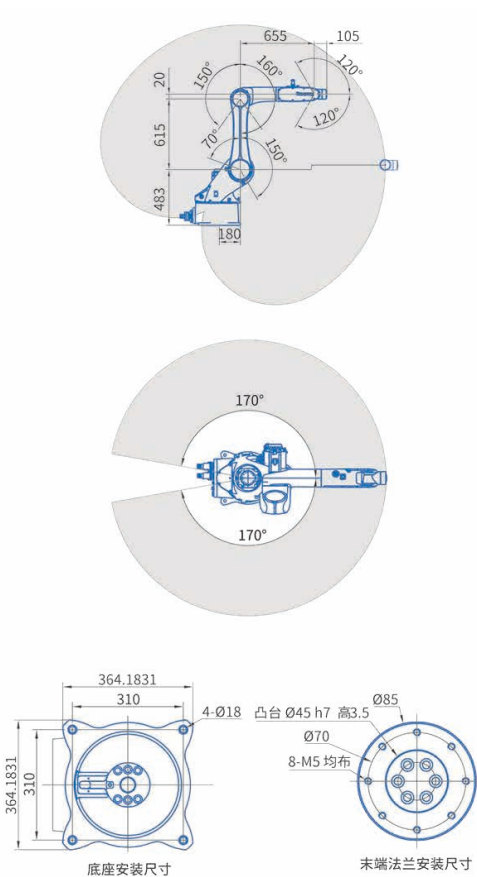


产品型号	Robot model	CCR06-900
功 能	Function	打磨、上下料、3C Polishing,material handling,3C products
轴 数	Ttotal axes	6
负 载	Payload	6kg
重复定位精度	Position repeat accuracy	±0.03mm
最大单轴速度 Max speed	1轴axis 1 (底部旋转)	337.5° /sec
	2轴axis 2 (大 臂)	270° /sec
	3轴axis 3 (小 臂)	375° /sec
	4轴axis 4 (手臂旋转)	300° /sec
	5轴axis 5 (手臂摆动)	375° /sec
	6轴axis 6 (手臂旋回)	468° /sec
各轴运动范围 Max operating area	1轴axis 1 (底部旋转)	±170°
	2轴axis 2 (大 臂)	±100° / -135°
	3轴axis 3 (小 臂)	±110° / -155°
	4轴axis 4 (手臂旋转)	±170°
	5轴axis 5 (手臂摆动)	±120°
	6轴axis 6 (手臂旋回)	±360°
工作温度	Working temperature	0~45℃
安装方式	Installation parameters	地面支架安装 Floor mounted
本体重量	Robot weight	60kg
能 耗	Power consumption	2.2kw
最大臂展	Maximum reach	915mm
防护等级	IP Grade	IP54

CCR10-1450



性能参数



产品型号	Robot model	CCR10-1450
功 能	Function	打磨、上下料、3C Polishing,material handling,3C products
轴 数	Ttotal axes	6
负 载	Payload	10kg
重复定位精度	Position repeat accuracy	±0.08mm
最大单轴速度 Max speed	1轴axis 1 (底部旋转)	170° /sec
	2轴axis 2 (大 臂)	110° /sec
	3轴axis 3 (小 臂)	240° /sec
	4轴axis 4 (手臂旋转)	300° /sec
	5轴axis 5 (手臂摆动)	300° /sec
	6轴axis 6 (手臂旋回)	375° /sec
各轴运动范围 Max operating area	1轴axis 1 (底部旋转)	±170°
	2轴axis 2 (大 臂)	+70° / -150°
	3轴axis 3 (小 臂)	+150° / -160°
	4轴axis 4 (手臂旋转)	±170°
	5轴axis 5 (手臂摆动)	±120°
	6轴axis 6 (手臂旋回)	±360°
工作温度	Working temperature	0~+45℃
安装方式	Installation parameters	地面支架安装 Floor mounted
本体重量	Robot weight	190kg
能 耗	Power consumption	4kw
最大臂展	Maximum reach	1450mm
防护等级	IP Grade	IP44

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara 机器人
六轴机器人
智能搬运机器人

● CCR500-CSG



性能参数

产品载重	外形尺寸	定位精度	驱动方式	行走速度
500kg	1000Lx690Wx400H	±10mm	差速	1m/s
导航方式	行走方向	工作方式	充电方式	安全防护
二维码、激光、磁条	单向/双向/转弯/自转	中空丝杆背负顶升	在线/离线	避障传感器+安全触边

产品特点

- 

小巧灵活
运行速度快
- 

集群作业
适用于集群调度作业
- 

节能环保
采用高效安全锂电池，节能环保，使用成本低
- 

无线通讯
采用智能无线通讯调度系统，可以实现所有AGV速度同步，安全可靠
- 

多种接口
预留多种智能数据接口，适应智能工厂需求

● CCR1000-CSG



性能参数

产品载重	外形尺寸	定位精度	驱动方式	行走速度
1000kg	1100Lx900Wx480H	±10mm	差速	1m/s
导航方式	行走方向	工作方式	充电方式	安全防护
二维码、激光、磁条	单向/双向/转弯/自转	四丝杆H型背负顶升	在线/离线	避障传感器+安全触边

产品特点

- 

小巧灵活
运行速度快
- 

集群作业
适用于集群调度作业
- 

节能环保
采用高效安全锂电池，节能环保，使用成本低
- 

无线通讯
采用智能无线通讯调度系统，可以实现所有AGV速度同步，安全可靠
- 

多种接口
预留多种智能数据接口，适应智能工厂需求

机器人控制系统
机器人介绍
应用示例
G系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型2轴
悬臂型3轴
悬臂型4轴
龙门型2轴
龙门型3轴
龙门型4轴
T系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
Y系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
D系列标准滑台机器人
十字型2轴
悬臂型3轴
龙门型3轴
P系列关节机器人
直线型
旋转型
Scara机器人
六轴机器人
智能搬运机器人