



CONTENTS

| | |
|-----------------|----|
| 产品简介 | 卷头 |
| ● 规格、型号表示、外形尺寸图 | |
| • FLCR-16 | 14 |
| • FLCR-20 | 16 |
| • FLCR-25 | 18 |
| ● 选型 | 20 |
| ● 技术资料 | 22 |
| ⚠ 使用注意事项 | 58 |
| 选型检查表 | 69 |

FLCR体系表

| 型号 | 马达 功率 | 导程 (mm) | 最大可搬送重量 (kg) | | 行程与最快速度 (mm/s) | | | 最大 按压力 (N) |
|---------|----------|------------|-----------------|-----|----------------|------|-------|------------------|
| | | | 水平 | 垂直 | 50mm | 75mm | 100mm | |
| FLCR-16 | □20 | 2 | 4 | 4 | 100mm/s | | | 90 |
| | | 8 | 3 | 0.5 | 300 | | | 20 |
| FLCR-20 | □25 | 2 | 5.5 | 6 | 100 | | | 150 |
| | | 8 | 5 | 0.8 | 300 | | | 55 |
| FLCR-25 | □25L | 2 | 11 | 8.5 | 100 | | | 210 |
| | | 6 | 11 | 3 | 300 | | | 90 |



电动执行器 滑台型

FLCR-16

□20 步进马达



型号表示方法

FLCR - 16 02 050 N C N - L S03

A 功率

16

B 导程

02 2mm
08 8mm

C 行程

050 50mm
075 75mm
100 100mm

D 编码器

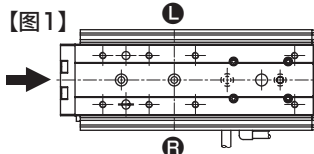
C 增量编码器

E 接插件伸出方向 ※1

L 左侧面
R 右侧面

F 中继电缆 ※2※3

| | |
|-----|----------|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |



※1 请参阅图1。

※2 控制器请在第45页中选择。

※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

规格

| | | |
|-----------------|-----------------------------------|--|
| 马达 | □20 步进马达 | |
| 编码器种类 | 增量编码器 | |
| 驱动方式 | 滚珠丝杆 (φ6) + 皮带 | |
| 行程 | mm | 50、75、100 |
| 导程 | mm | 2 8 |
| 最大可搬送重量 ※1※2 | kg 水平 | 4 (4) 3 (3) |
| | kg 垂直 | 4 (4) 0.5 (0.5) |
| 动作速度范围 ※3 | mm/s | 2~100 (100) 10~300 (250) |
| 最大按压力 | N | 90 20 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 2~20 5~20 |
| 重复精度 | mm | ±0.02 |
| 空转 ※4 | mm | 0.1 以下 |
| 静态允许力矩 | N·m | <50st>MP: 17.8、 MY: 17.8、MR: 19.2 <75st以上>: MP: 37.3、 MY: 37.3、MR: 19.2 |
| 马达电源电压 | DC24V±10% 或 DC48V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 1.5 |
| 绝缘电阻 | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | -10~50℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露) | |
| 环境 | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |
| 防护等级 | IP40 | |

※1 () 内为DC24V时的值。

※2 为加减速速度0.3G时的最大值。可搬送重量因加减速速度及速度而异。详情请参阅第27页。

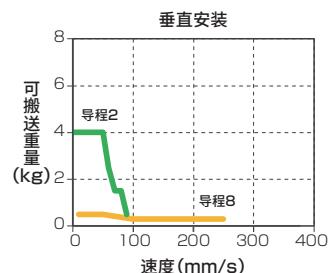
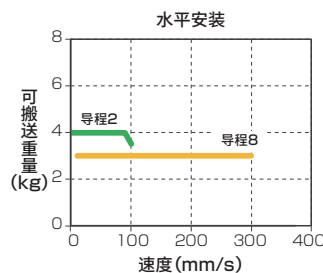
※3 () 内为DC24V时的最快速度值。

※4 隙动差 (lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

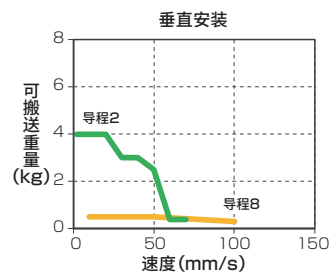
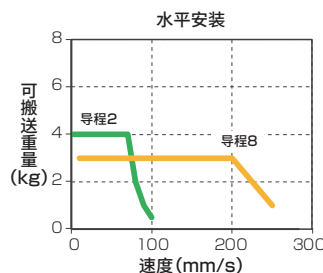
速度与可搬送重量

【DC48V时】

※ 加减速速度0.3G



【DC24V时】



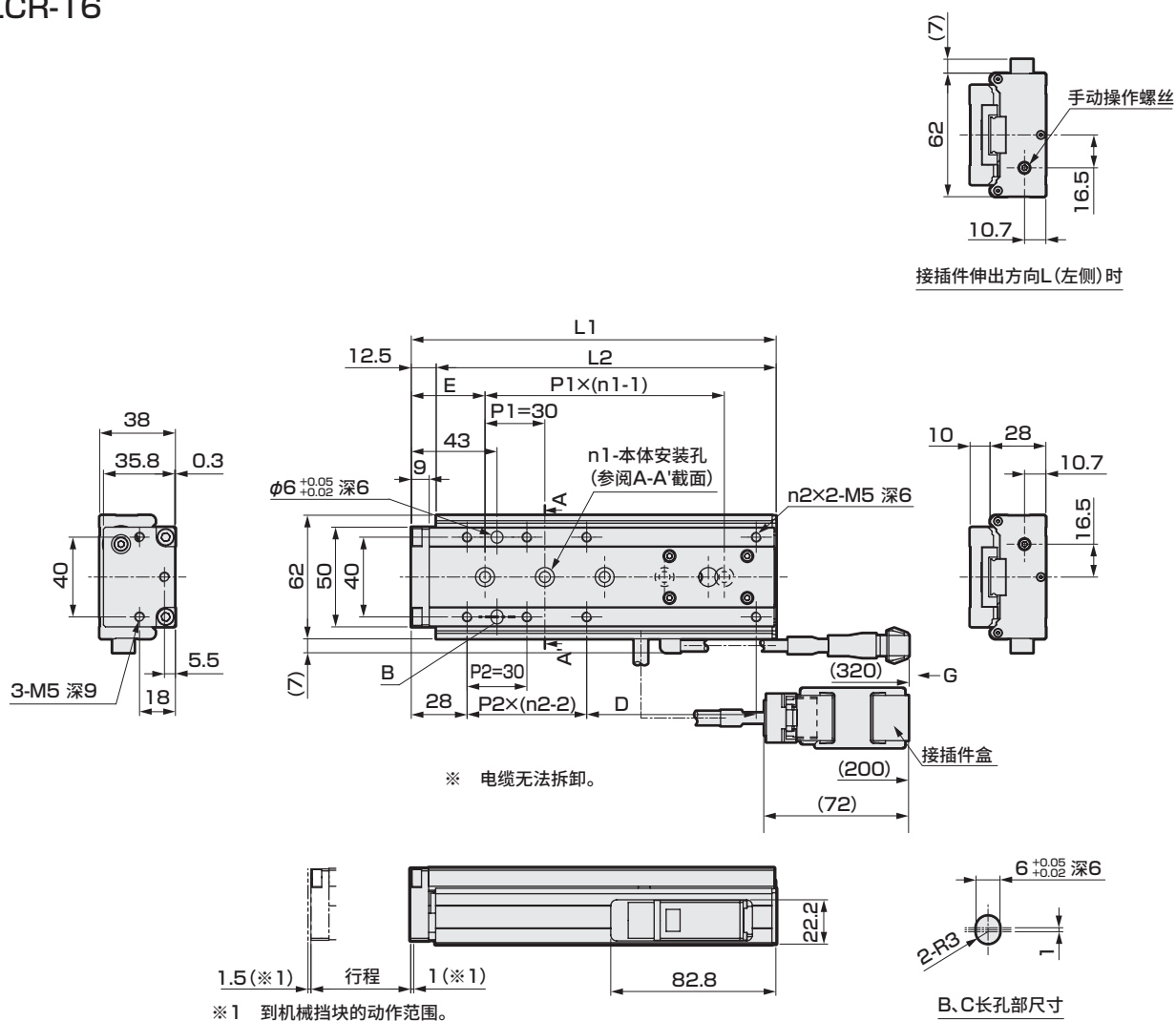
行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 电源电压 | 行程 |
|----|-------|--------|
| | | 50~100 |
| 2 | DC48V | 100 |
| | DC24V | 100 |
| 8 | DC48V | 300 |
| | DC24V | 250 |

外形尺寸图

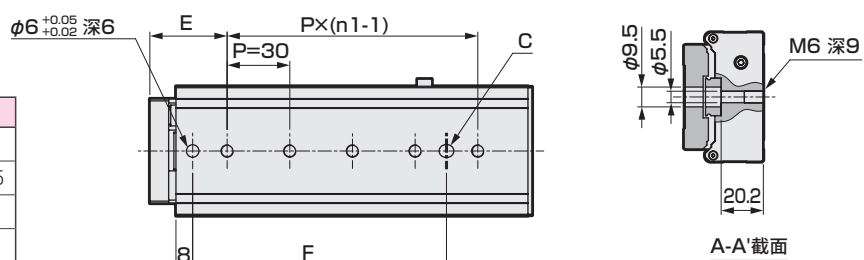
● FLCR-16



【各行程尺寸表】

| 行程 | 50 | 75 | 100 |
|-------|-------|-------|-------|
| L1 | 116 | 158 | 183 |
| L2 | 103.5 | 145.5 | 170.5 |
| n1 | 3 | 4 | 5 |
| n2 | 3 | 4 | 4 |
| D | 48 | 60 | 85 |
| E | 35.5 | 39 | 37 |
| F | 60 | 93.5 | 121.5 |
| 重量 kg | 0.8 | 1.1 | 1.3 |

本图为接插件取出方向R(右侧)时的示例。



FLSH

FLCR

FGRC

ECR
(控制器)

使用注意事项



电动执行器 滑台型

FLCR-20

□25 步进马达



型号表示方法

FLCR - 20 02 050 N C N - L S03

A功率

20

B导程

02 2mm

08 8mm

C行程

050 50mm

075 75mm

100 100mm

D编码器

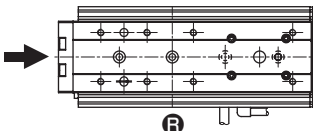
C 增量编码器

E插件伸出方向 ※1

L 左侧面

R 右侧面

【图1】



F中继电缆 ※2※3

N00 无

S01 固定电缆 1m

S03 固定电缆 3m

S05 固定电缆 5m

S10 固定电缆 10m

R01 可动电缆 1m

R03 可动电缆 3m

R05 可动电缆 5m

R10 可动电缆 10m

※1 请参阅图1。

※2 控制器请在第45页中选择。

※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

规格

| | | |
|-----------------|---------------------------------|--|
| 马达 | □25 步进马达 | |
| 编码器种类 | 增量编码器 | |
| 驱动方式 | 滚珠丝杆(φ6)+皮带 | |
| 行程 | mm | 50、75、100 |
| 导程 | mm | 2 8 |
| 最大可搬送重量 ※1※2 | kg 水平 | 5.5(5.5) |
| | kg 垂直 | 6(6) 0.8(0.8) |
| 动作速度范围 ※3 | mm/s | 2~100(100) 10~300(300) |
| 最大按压力 | N | 150 55 |
| 按压动作速度范围 | mm/s | 2~20 5~20 |
| 重复精度 | mm | ±0.02 |
| 空转 ※4 | mm | 0.1以下 |
| 静态允许力矩 | N·m | <50st>MP: 31.1、 MY: 31.1、MR: 37.6 <75st以上>: MP: 56.2、 MY: 56.2、MR: 37.6 |
| 马达电源电压 | DC24V±10% 或 DC48V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 | A | 3 |
| 绝缘电阻 | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | -10~50℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露) | |
| 环境 | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |
| 防护等级 | IP40 | |

※1 ()内为DC24V时的值。

※2 为加减速0.3G时的最大值。可搬送重量因加减速及速度而异。
详情请参阅第27页。

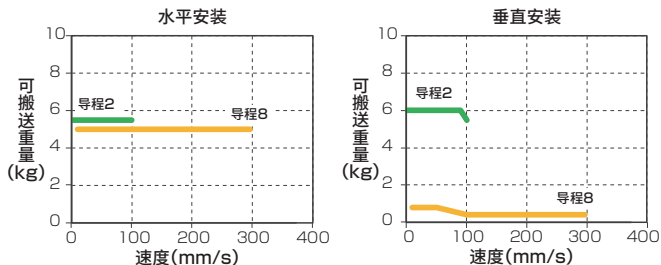
※3 ()内为DC24V时的最快速度值。

※4 隙动差(lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

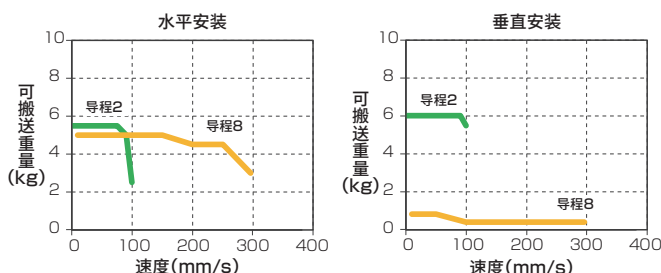
速度与可搬送重量

【DC48V时】

※ 加减速0.3G



【DC24V时】



行程与最快速度

| 导程 | 电源电压 | (mm/s) |
|----|-------|--------------|
| | | 行程 50~100 |
| 2 | DC48V | 100 |
| | DC24V | 100 |
| 8 | DC48V | 300 |
| | DC24V | 300 |



电动执行器 滑台型

FLCR-25

□25L 步进马达



型号表示方法

FLCR - 25 02 050 N C N - L S03

A功率

25

B导程

02 2mm Coming Soon
06 6mm

C行程

050 50mm
075 75mm
100 100mm

D编码器

C 增量编码器

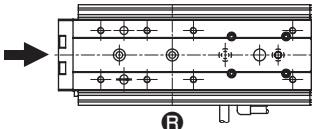
E接插件伸出方向 ※1

L 左侧面
R 右侧面

F中继电缆 ※2※3

| | |
|-----|----------|
| N00 | 无 |
| S01 | 固定电缆 1m |
| S03 | 固定电缆 3m |
| S05 | 固定电缆 5m |
| S10 | 固定电缆 10m |
| R01 | 可动电缆 1m |
| R03 | 可动电缆 3m |
| R05 | 可动电缆 5m |
| R10 | 可动电缆 10m |

【图1】



※1 请参阅图1。

※2 控制器请在第45页中选择。

※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

规格

| | | |
|-----------------|---|------------|
| 马达 | □25L 步进马达 | |
| 编码器种类 | 增量编码器 | |
| 驱动方式 | 滚珠丝杆(φ10)+皮带 | |
| 行程 mm | 50、75、100 | |
| 导程 mm | 2 | 6 |
| 最大可搬送重量 kg ※1※2 | 水平 | 11(11) |
| | 垂直 | 8.5(8.5) |
| 动作速度范围 ※3 mm/s | 2~100(75) | 7~300(200) |
| 最大按压力 N | 210 | 90 |
| 按压动作速度范围 mm/s | 2~20 | 5~20 |
| 重复精度 mm | ±0.02 | |
| 空转 ※4 mm | 0.1以下 | |
| 静态允许力矩 N·m | <50st>MP: 65.1、MY: 65.1、MR: 116.3 | |
| | <75st以上>: MP: 127.5、MY: 127.5、MR: 116.3 | |
| 马达电源电压 | DC24V±10% 或 DC48V±10% | |
| 马达部瞬间最大电流 A | 4.5 | |
| 绝缘电阻 | 10MΩ、DC500V | |
| 耐电压 | AC500V 1分钟 | |
| 使用环境温度、湿度 | 0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露) | |
| 保存环境温度、湿度 | -10~50℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露) | |
| 环境 | 无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘 | |
| 防护等级 | IP40 | |

※1 ()内为DC24V时的值。

※2 为加减速0.3G时的最大值。可搬送重量因加减速及速度而异。详情请参阅第27页。

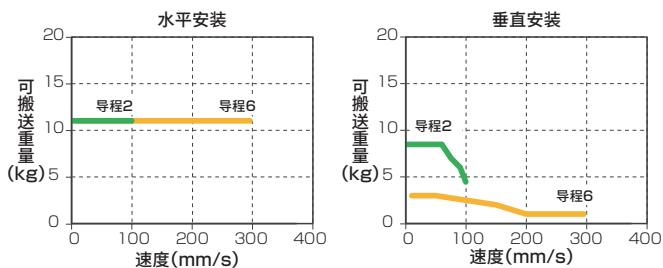
※3 ()内为DC24V时的最快速度值。

※4 隙动差(lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

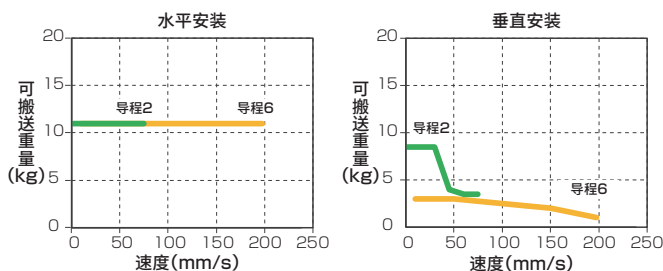
速度与可搬送重量

【DC48V时】

※ 加减速0.3G



【DC24V时】



行程与最快速度

(mm/s)

| 导程 | 电源电压 | 行程 |
|----|-------|--------|
| | | 50~100 |
| 2 | DC48V | 100 |
| | DC24V | 75 |
| 6 | DC48V | 300 |
| | DC24V | 200 |

