

電動缸系列產品型錄

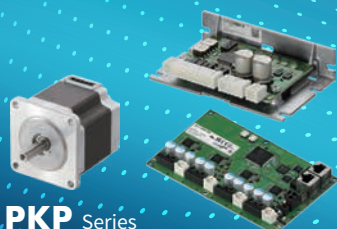
HYBRID STEPPER SERVO CYLINDER CSG□AZ / CGLTH□AZ / CGLTB□AZ

OPEN LOOP STEPPER MOTOR CYLINDER CSG□PKP / CGLTH□PKP / CGLTB□PKP

強勢雙品牌  共推高性價比電動缸



αSTEP Series

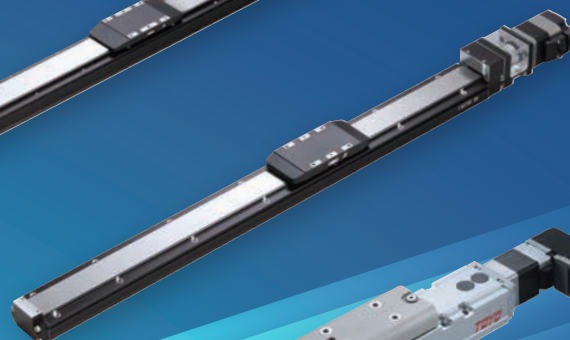


PKP Series

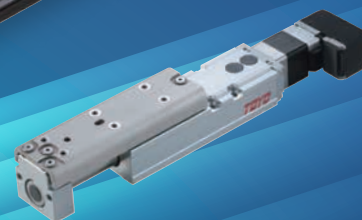
CVD Series



皮帶型電動滑台
CGLTB Series



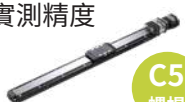
螺桿型電動滑台
CGLTH Series



微型電動缸
CSG Series

選型導覽

Product Selection Guide

缸體種類 / 精度 Cylinder Types/Repeatability	最長行程 Stroke	控制方式 Control Mode	系列名 Series Name	最大可搬重量 Payload	頁數範圍 Pages
微型電動缸 精度 ±0.01mm 	30/50/75 100/125/150 mm	開閉回路 自動控制	CSG □□ AZ	水平荷重 20kg 垂直荷重 10kg	規格 P15 驅動器 P136
		開回路	CSG □□ PKP	水平荷重 15kg 垂直荷重 8kg	規格 P87 驅動器 P203
螺桿滑台 精度 ±0.005mm 	2500 mm	開閉回路 自動控制	CGLTHAZ CGLTH □ MAZ(長行程) CGLCH □ AZ(無塵)	水平荷重 100kg 垂直荷重 45kg	規格 P27 驅動器 P136
		開回路	CGLTH □ PKP CGLCH □ PKP(無塵)	水平荷重 80kg 垂直荷重 10kg	規格 P99 驅動器 P203
螺桿滑台 精度 ±0.003mm 實測精度  C5 螺桿	2500mm	全閉回路	CGLTH □ PKP (可搭配光學尺)	水平荷重 80kg 垂直荷重 10kg	規格資料請 另洽詢 驅動器 P232
皮帶滑台 精度 ±0.05mm 	3000mm	開閉回路 自動控制	CGLTB □ AZ CGLCB □ AZ(無塵)	水平荷重 12kg	規格 P67 驅動器 P136
		開回路	CGLTB □ PKP CGLCB □ PKP(無塵)	水平荷重 8kg	規格 P123 驅動器 P203
直交機器人 (螺桿滑台) 	本目錄 未刊載 請另洽詢	開閉回路 自動控制	XYCGLAZ	本目錄 未刊載 請另洽詢	簡介 P12

[強勢雙品牌]



ALPHA STEP Series

皮帶型電動滑台
CGLTB Series

螺桿型電動滑台
CGLTH Series

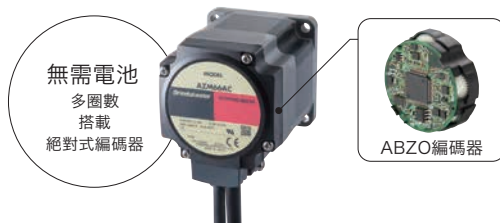
微型電動缸
CSG Series

馬達性能強悍

驅動馬達為 ALPHA STEP AZ系列

ALPHA STEP 是以步進馬達為基礎的馬達，採用獨創的混合式控制方式，兼具「開回路控制」與「閉回路控制」的優點。

▶ ABZO絕對式編碼器



支援最廣泛的通訊模式☑

EtherNet/IP Modbus(RTU) PROFIBUS CC-Link

EtherCAT

MECHATROLIN

SSCNET III



單軸驅動器



mini驅動器

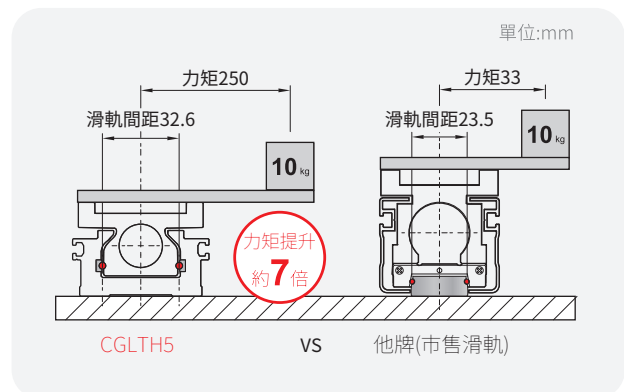


多軸驅動器

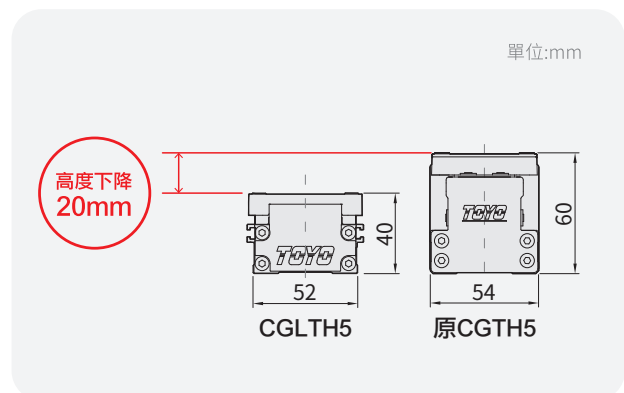
機構特性最佳

新上市電動滑台、電動缸

▶ 軌道內嵌設計，剛性大幅提升



▶ 重心降低，節省空間



αSTEP 的特徵 !

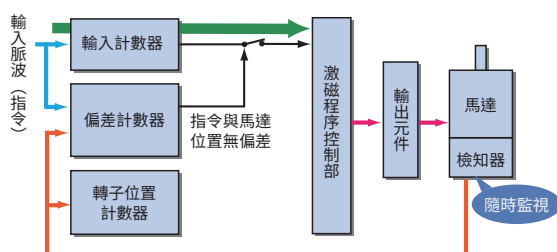
開/閉迴路共存控制更便於使用及控制

αSTEP 採用獨創的混合式控制方式，兼具「開回路控制」與「閉回路控制」的優點。在隨時監視馬達位置的同時，可依據狀況自動切換2種控制。

- 通常為開回路控制，使用方便性等同步進馬達

通常時(開回路控制)

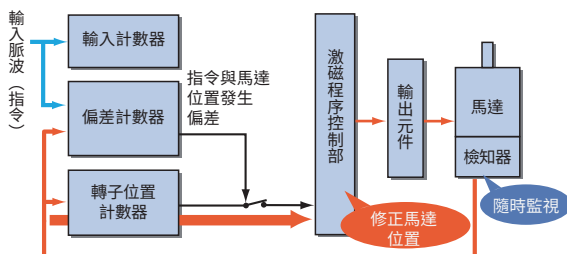
通常為監視馬達動作且以開回路進行控制。



- 過負載時為閉回路控制，運轉更加確實

過負載時(閉回路控制)

若因過負載等導致指令與馬達位置發生差距時，立即切換為閉回路控制。藉此修正位置與速度。

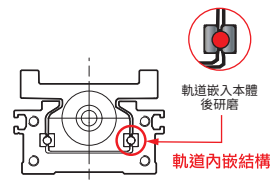


軌道內嵌電動滑台特點 !

高強度本體

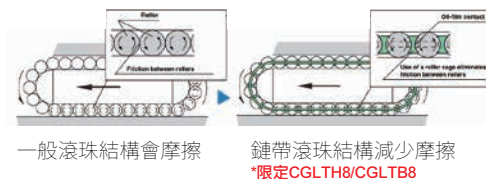
最高荷重 **100** kg

*CGLTH8+特定使用條件下



鏈帶型滾珠結構•降低噪音•增加壽命

無滾珠間碰撞與摩擦,可大幅度降低移動噪音,增長使用壽命,減少保養次數。



超長行程M款系列

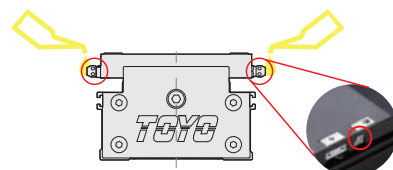
CGLTH8M
螺桿
最長行程 **2500** mm

CGLTB8
皮帶
最長行程 **3000** mm



外部集中注油保養容易

滑座2側皆有外拉注油嘴,螺桿、軌道可同時給油,方便保養。



●AZ系列驅動器種類

AC : 單相100-120V、單相／三相200-240V輸入
DC : DC24/48V輸入

介面	驅動器種類 (驅動器類型名稱)	
	單軸驅動器	mini驅動器
EtherCAT	AC DC EtherCAT 對應驅動規範 (Drive Profile) *1	DC EtherCAT 對應驅動規範 (Drive Profile) *1
EtherNet/IP	AC DC 對應EtherNet/IP	DC 對應EtherNet/IP
PROFINET	AC DC 對應PROFINET	DC 對應PROFINET
MECHATROLINK	AC 支援MECHATROLINK-III	DC RS-485通訊型*2
SSCNET III/H	AC 對應SSCNET III/H	—
CC-Link	AC DC 內藏定位功能型*2	DC CC-Link IE Field Basic
Modbus (RTU)	AC DC 內藏定位功能型	DC RS-485通訊型
Modbus (TCP、UDP)		DC Ethernet通訊型
脈波	AC DC 脈波列輸入型 RS-485通訊附脈波列輸入型	DC RS-485通訊附脈波列輸入型
I/O	AC DC 內藏定位功能型	—

*1 EtherCAT驅動規範對應驅動器通過官方EtherCAT一致性測試。

*2 和另售的網路轉換器 (閘道器) 一起使用時，可透過CC-Link或MECHATROLINK控制。

*3 mini驅動器 Ethernet型可直接連接單板電腦或電腦，使用Python、C、C++、C#語言。

步進馬達 PKP 系列 + 驅動器 CVD 系列 特點

PKP+CVD Features

步進馬達 / 驅動器型式	照片	特點
PKP	 CP 值最高	• 2 相 / 5 相步進馬達 • 高轉矩 • 低震動 • 節能、省電
CVD 脈波列輸入型		• 2 相 / 5 相步進馬達用驅動器 • 可透過定位模組（脈波產生器）進行控制 • 可利用數位開關輕鬆設定運轉電流 • 附安裝板水平式連接器、附安裝板、無安裝板
CVD RS485 通訊型		• 2 相 / 5 相步進馬達用驅動器 • 網路通訊協定支援 Modbus(RTU)，可利用 PLC 等輕鬆控制 • 可設定及選擇運轉資料、參數，執行定位運轉（運轉資料設定數：256） • 支援 RS-485 通訊 (Modbus 網路通訊協定) • 可輕鬆重寫運轉資料並設定至複數軸 • 可節省設備配線及透過上位系統遠端監視 • 支援資料設定軟體 MEXE02
CVD 多軸型 EtherCAT 對應		• 2 相 / 5 相步進馬達用驅動器 • 節省配線·節省空間·小型、輕量的 4 軸控制多軸驅動器 • 可併用 2 相 / 5 相步進馬達與電動模組產品 • 可透過 EtherCAT 通訊同步運轉 • 搭載各項功能，如匯入編碼器資訊、電磁剎車自動控制等，減少上位機器 • 成本、程式製作時間
CVD 全閉回路型		• 5 相步進馬達用驅動器 • 次微米定位系統解決方案 • CVD 系列產品種類新增全閉回路控制型 • 在保有步進馬達使用方便性的同時，透過與外部檢知器組合以實現高精度的定位運轉 • 有助於需要更高精度控制的設備或裝置設計架構

訂購型號說明

Ordering Code

高剛性微型電動缸系列
High Rigidity Tiny Cylinder Series

CSG20AZK	-	L2	-	50	-	BC	-	MW	-	0001
滑台型號 Slider Model		導程 Lead		行程 Stroke		馬達位置 Motor Position		馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction		特注碼 Customization Order No.
CSG20AZK CSG35AZK		L2 2mm L4 4mm L6 6mm L12 12mm		CSG20AZK 30/50/75mm CSG35AZK 30/50/75/100/ 125/150mm		BC 馬達直結 Motor Hidden In BL 馬達左折 Motor Left Side BR 馬達右折 Motor Right Side		MW 馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side MR 馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side MM 馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side ML 馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side		

● 系統構成範例

電動滑台	+	驅動器			+	電纜線	
CSG20AZK-L2-50-BC-MW		驅動器	型號範例	頁數		型號範例	頁數
		DC輸入	AZD-KD	P.164		CC030VZ2F2	P.182
		Mini驅動器	AZD-KR2D	P.192		CCM030Z2AAF	P.199

CSG20PKP	-	L2	-	50	-	BC B	-	MW	-	0001
滑台型號 Slider Model		導程 Lead		行程 Stroke		馬達位置、剎車 Motor Position、Brake		馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction		特注碼 Customization Order No.
CSG20PKP CSG35PKP		L2 2mm L4 4mm L6 6mm L12 12mm		CSG20PKP 30/50/75mm CSG35PKP 30/50/75/100/ 125/150mm		BC 馬達直結 Motor Hidden In BL 馬達左折 Motor Left Side BR 馬達右折 Motor Right Side B		MW 馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side MR 馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side MM 馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side ML 馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side		

*若無剎車需求則不表示。
Not indicated if there is no need for a Brake.
*僅有CSG35PKP有剎車選項。
Only the CSG35PKP model offers a brake option.

● 系統構成範例

電動缸	+	驅動器			+	電纜線	
CSG20PKP-L2-50-BC-MW		驅動器	型號範例	頁數		電纜線	頁數
		脈波列輸入型	CVD206BR-K	P.203		馬達側電纜線	P.216
		RS-485通訊型	CVD2BR-KR	P.210		驅動器側電纜線	P.216
		EtherCAT多軸驅動器	CVD4AR-KED	P.229			

訂購型號說明

Ordering Code

CGLTH 扁平型軌道內嵌式螺桿滑台系列

CGLTH Built-in Linear Motion Guide Ball Screw Actuator-Slider Type

CGLTH5AZ K - L2 - 100 - BC B - MW - 0001

滑台型號 Slider Model	驅動器類型 Driver type	導程 Lead	行程 Stroke	馬達位置、煞車 Motor Position、Brake	馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction	特注碼 Customization Order No.
CGLTH3AZ CGLTH5AZ CGLTH8AZ CGLTH12AZ CGLTH5MAZ CGLTH8MAZ	C AC 110V K DC 24V *CGLTH3AZ僅有DC 選項。 CGLTH3AZ is only available with a DC option.	L2 2mm L4 4mm L6 6mm L8 8mm L12 12mm L24 24mm	CGLTH3AZ 50~500mm CGLTH5AZ 50~1000mm CGLTH8AZ 50~1250mm CGLTH12AZ 50~1250mm CGLTH5MAZ 650~2000mm CGLTH8MAZ 700~2500mm	BC 馬達直結 Motor Hidden In B BM 馬達下折 Motor Bottom Side BL 馬達左折 Motor Left Side BR 馬達右折 Motor Right Side *若無剎車需求則不表示。 Not indicated if there is no need for a Brake.	MW 馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side MR 馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side MM 馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side ML 馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side	

● 系統構成範例

電動滑台	+	驅動器			+	電纜線	
CGLTH5AZK-L2-100-BC-MW		驅動器	型號範例	頁數		型號範例	頁數
		AC輸入	AZD-CD	P.136		CC030VZF	P.160
		DC輸入	AZD-KD	P.164		CC030VZ2F2	P.182
		Mini驅動器	AZD-KR2D	P.192		CCM030Z2ABF	P.199

CGLTH5PKP - L2 - 100 - BC B - MW - 0001

滑台型號 Slider Model	導程 Lead	行程 Stroke	馬達位置、煞車 Motor Position、Brake	馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction	特注碼 Customization Order No.
CGLTH3PKP CGLTH5PKP CGLTH8PKP CGLTH12PKP	L2 2mm L4 4mm L6 6mm L8 8mm L12 12mm L24 24mm	CGLTH3PKP 50~500mm CGLTH5PKP 50~1000mm CGLTH8PKP 50~1250mm CGLTH12PKP 50~1250mm	BC 馬達直結 Motor Hidden In B BM 馬達下折 Motor Bottom Side BL 馬達左折 Motor Left Side BR 馬達右折 Motor Right Side *若無剎車需求則不表示。 Not indicated if there is no need for a Brake.	MW 馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side MR 馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side MM 馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side ML 馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side	

● 系統構成範例

電動缸	+	驅動器			+	電纜線	
CGLTH5PKP-L2-100-BC-MW		驅動器	型號範例	頁數		電纜線	頁數
		脈波列輸入型	CVD518BR-K	P.203		馬達側電纜線	P.216
		RS-485通訊型	CVD5BR-KR	P.210		驅動器側電纜線	P.216
		EtherCAT多軸驅動器	CVD4AR-KED	P.229			
		全閉回路	CVD5BR-KF	P.232			

訂購型號說明

Ordering Code

CGLTB 軌道內嵌式皮帶驅動系列

CGLTB Built-in Linear Motion Guide Belt Drive Actuator-Slider Type

CGLTB5AZ K - X 32 - 100 - BW - MW - 0001

滑台型號 Slider Model		驅動器類型 Driver type		皮帶型式 Rubber Belt		導程 Lead		行程 Stroke		馬達位置 Motor Position		馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction		特注碼 Customization Order No.	
CGLTB5AZ		C	AC	CGLTB5AZ		X32 32mm		CGLTB5AZ		BW	馬達上折 Motor Top Side	MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side		
CGLTB8AZ		K	DC	CGLTB8AZ		X60 60mm		CGLTB8AZ		BM	馬達下折 Motor Bottom Side	MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side		
								50~3000mm				MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side		
								50~3000mm				ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side		

● 系統構成範例

電動滑台	+	驅動器			+	電纜線	
CGLTB5AZK-X32-100-BM-MW		驅動器	型號範例	頁數		型號範例	頁數
		AC輸入	AZD-CD	P.136		CC030VZF	P.160
		DC輸入	AZD-KD	P.164		CC030VZ2F2	P.182
		Mini驅動器	AZD-KR2D	P.192		CCM030Z2ABF	P.199

CGLTB5PKP - X 32 - 100 - BW - MW - 0001

滑台型號 Slider Model	皮帶型式 Rubber Belt	導程 Lead	行程 Stroke	馬達位置 Motor Position	馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction	特注碼 Customization Order No.
CGLTB5PKP CGLTB8PKP	CGLTB5PKP X32 32mm CGLTB8PKP X60 60mm	CGLTB5PKP 50~3000mm CGLTB8PKP 50~3000mm	BW 馬達上折 Motor Top Side BM 馬達下折 Motor Bottom Side	MW 馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side MR 馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side MM 馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side ML 馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side		

● 系統構成範例

電動滑台	+	驅動器			+	電纜線	
CGLTB5PKP-X32-100-BM-MW		驅動器	型號範例	頁數		電纜線	頁數
		脈波列輸入型	CVD518BR-K	P.203		馬達側電纜線	P.216
		RS-485通訊型	CVD5BR-KR	P.210		驅動器側電纜線	P.216
		EtherCAT多軸驅動器	CVD4AR-KED	P.229			

CGLTH 內部結構圖說明

CGLTH Inner Structure

滑座剛性強化 Improving Carriage Rigidity

鋁滑座內嵌滑軌，降低滑座重量。

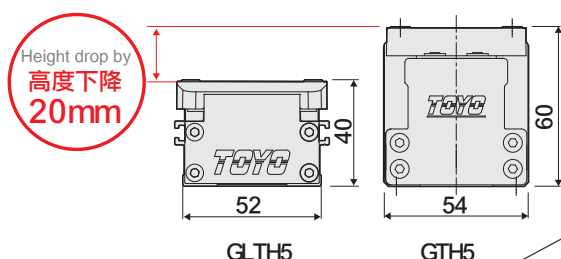
The aluminum carriage incorporates embedded rails, reducing the weight of the carriage.

體積小型化、高度降低 Lower profile body

因為採用鋁本體結構，本體強度大幅增加。

結構更新後，高度更降低，寬度縮小，實現機構小型化。

Due to the adoption of an aluminum main body structure, the overall strength has significantly increased. With the structural updates, the height has been reduced, and the width has been narrowed, achieving a more compact design.



聯軸器外蓋可視化 See-through coupling window

現場設備工程師可在滑台不停機的狀況下，直接由透明外蓋觀看聯軸器有無斷裂或異常動作或聲音。節省人員拆蓋子的檢修時間。

On-site equipment engineers can, without stopping the carriage, directly inspect the coupling for breakage, abnormal movements, or unusual sounds through the transparent cover. This saves time on removing the cover for maintenance.

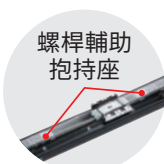
超長行程M款系列 Ultra long stroke

CGLTH8M

螺桿
最長行程 **2500** mm

CGLTB8

皮帶
最長行程 **3000** mm



專利螺桿輔助抱持座，防止因長行程而變形下垂

超長行程：最長行程對應到2500mm(市售同型比，行程高3倍以上)。螺桿加長行程，專利設計抱持座，抑制螺桿高速甩動產生共振。

Ultra-long Stroke: The maximum stroke reaches up to 2500mm (over 3 times the stroke compared to similar models on the market). The lengthened ball screw stroke, combined with a patented design for the supporting , suppresses high-rpm oscillations, preventing resonance.

組裝省時、方便 Easy assembly

①不需拆卸鋼帶，即可由上往下固定或由下往上固定。

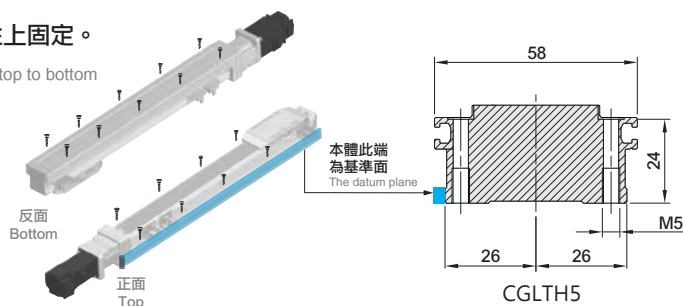
No need to disassemble the steel strip; it can be fixed from top to bottom or from bottom to top.

②本體側面增加安裝基準面承靠。

Mounting datum plane designed on the side of the body.

③本體底部有定位PIN孔(標配)。

Built in Pin holes (Standard).





馬達安裝位置 Motor mount direction

多方向馬達安裝位置可供選擇，讓機台設計更有彈性。

The motor can be installed in multiple directions, providing flexibility in machine design.



BC馬達外露
BC in-line mount



BL馬達左折
BL Parallel mount
(Left)



BR馬達右折
BL Parallel mount
(Right)

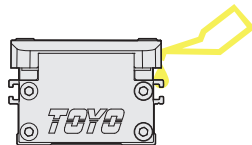


BM馬達下折
BL Parallel mount
(Downward)

保養簡單 Easy to maintain

全系列皆可外部注油，不須拆蓋。

External greasing design, easy maintenance without removing the cover.



不易發塵 Reduce dust

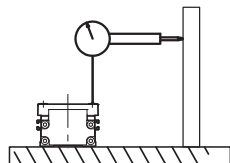
標配防塵鋼帶：輕薄短小亦不用另外追加外觀包覆，即可防止異物入侵。

Special steel strip cover sealing design can prevent dirt and foreign objects from penetrating inside. Can be used in clean room environment.

等高直線度 Flatness and Straightness

軌道嵌入於本體後研磨，行走等高直線度可達 $\pm 0.02\text{mm}$ 。

Built in linear rail design, straightness and flatness reach up to $\pm 0.02\text{mm}$.

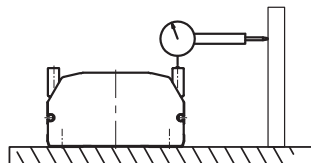


CGLTH5直線度 $\pm 0.02\text{mm}$

*行走800mm時。

Straightness of CGLTH5 is $\pm 0.02\text{mm}$.

* Measure length is 800mm.

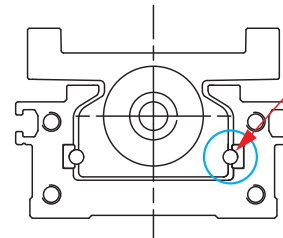


ETH10直線度 $\pm 0.05\text{mm}$

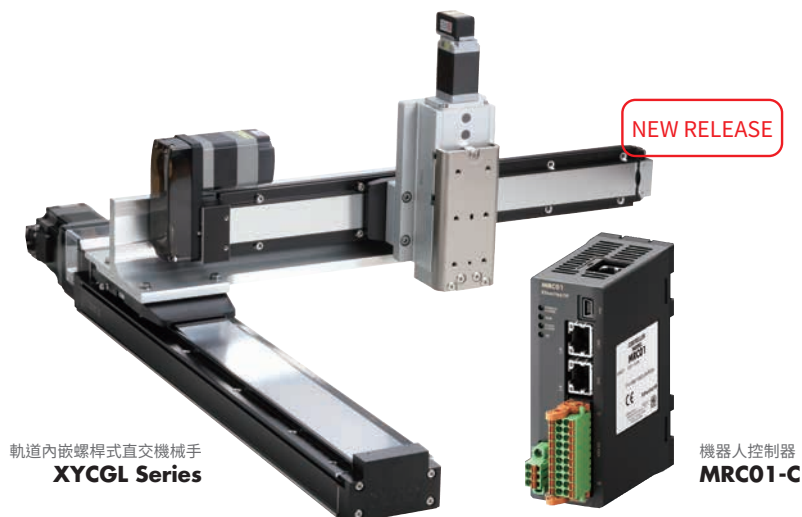
*行走1000mm時。

Straightness of ETH10 is $\pm 0.05\text{mm}$.

* Measure length is 1000mm.



軌道內嵌
Embedded rail



軌道內嵌螺桿式直交機械手
XYCGL Series

機器人控制器
MRC01-C

XYCGL直交機器人 簡單又經濟的次系統控制

多種XYZ組合

● 2~6軸自由搭配，多種組合樣式

懸臂型
Arm Type



此型為移動Y軸帶動工件物。

龍門型
Gantry Type



此型為移動Y軸，側邊有支撐導桿架著。

十字型
XZ Type



此型為X軸水平移動及Z軸垂直移動的組合。

- 龍門可做雙軸同動功能。
- 可搭配旋轉軸進行旋轉定位。或者搭配電動夾爪執行取放功能。

● 組裝省時方便

- XY連結座及履帶線槽整合完畢，減少配線與組裝時間，提升效率！
- 出貨可組裝完畢出貨，也可BY KIT出貨。



● 多種產業應用

- 適用於自動點膠、焊錫、組裝、搬運等多種自動化需求。



控制簡單又便捷

● 無經驗也能輕鬆設定

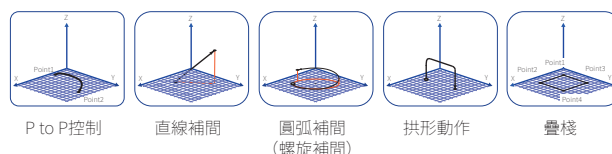
備有從自製機器人的初期設定到動作程式皆能簡單設定的程式設計軟體 MRC Studio，簡單三步驟完成設定。



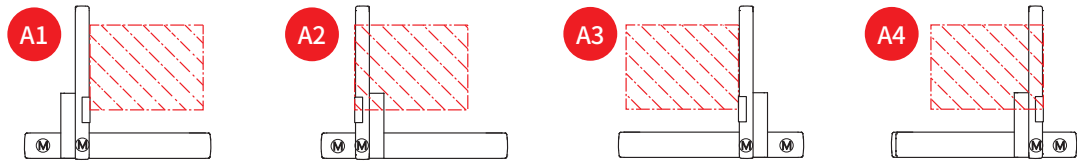
- Step1. 跟隨指南完成初期設定。
- Step2. 不需階梯圖等相關知識。利用項目選擇即可編輯動作程式。
- Step3. 以線上3D模擬進行動作確認。

● 多種程式命令

支援PTP運轉、直線補間運轉、圓弧補間運轉、拱形動作等。亦可從上位控制機器藉由EtherNet/IP直接執行運轉資料。



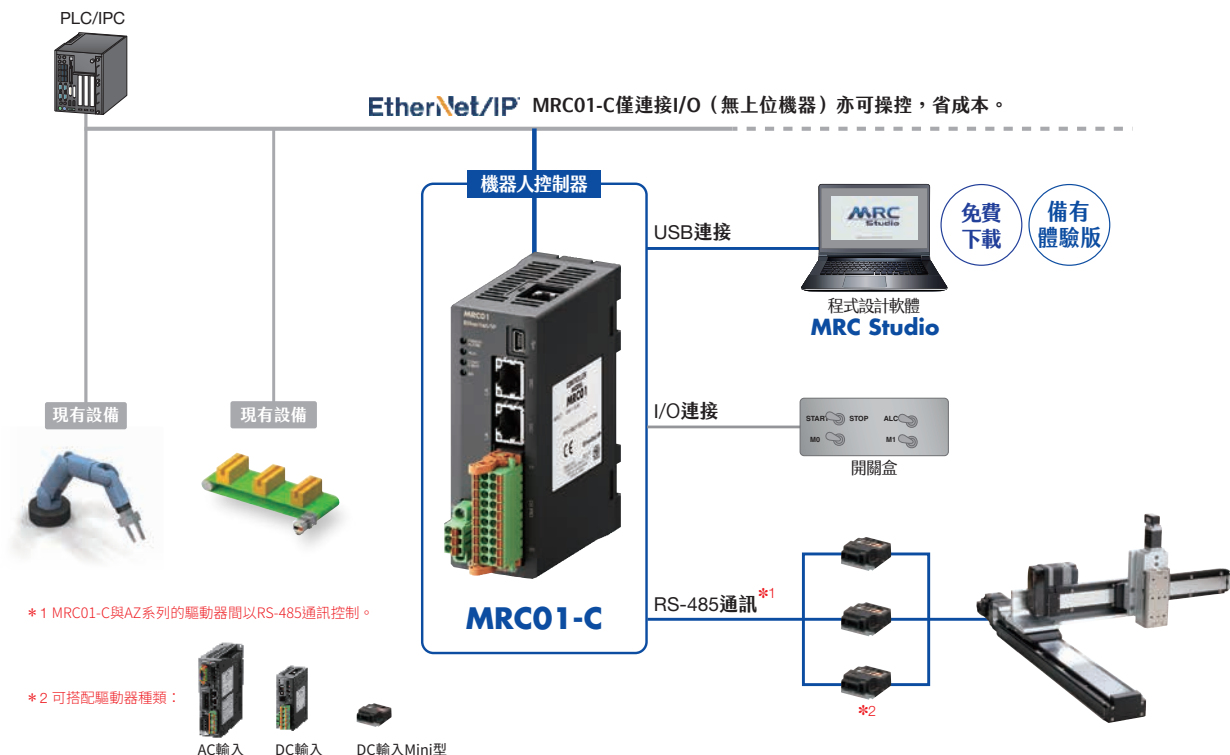
多種組合方向



多軸模組規格索引

使用環境	傳動方式	仕樣	連結型式	連結軸數	各軸導程			各軸最高速度 (mm/s)			各軸行程範圍 (mm)			Y 軸行程 (mm) 及 負荷軸(Y軸或Z軸)最大可搬重量 (kg)					
					X 軸	Y 軸	Z 軸	X 軸	Y 軸	Z 軸	X 軸	Y 軸	Z 軸	50	100	150	200	250	300
一般環境	滾珠螺桿	XYCGLT320AZ-A	懸臂型 (A)	2 軸	L24	L12	-	1000	420	-	50~1250	100~300	-	12	12	12	10.8	4.8	1.7
		XYCGLT332AZ-A		3 軸	L24	L12	L6	1000	420	300	50~1250	100~250	50~150	3.6	2.8	2	-	-	-
		XYCGLT320AZ-G	龍門型 (G)	2 軸	L24	L12	-	1000	420	-	50~1250	100~300	-	12	12	12	10.8	4.8	1.7
		XYCGLT332AZ-G		3 軸	L24	L12	L6	1000	420	300	50~1250	100~250	50~150	3.6	2.8	2	-	-	-
		XYCGLT320AZ-F	十字型 (F)	2 軸	L24	-	L6	1000	-	300	50~1250	-	50~300	6					

系統構成圖



標準品 5 組以下, 約 4 週可出貨。

單一窗口 X 聯合服務

交期短

高規格 / 高 CP 值

Memo

CSGAZ

高剛性微型電動缸系列

Compact High-Rigidity Electric Cylinder

Contents

小型 SMALL

CSG20AZK



本體寬幅 31mm
Width
最大行程 75mm018
Max. stroke
連續可搬重量 6kg
Continuous payload

小型 SMALL

CSG35AZK



本體寬幅 60mm
Width
最大行程 150mm022
Max. stroke
連續可搬重量 20kg
Continuous payload

規格索引

Spec Index

CSG 高剛性微型電動缸系列
CSG High Rigidity Tiny Cylinder Series

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C10 級) Ball screw spec. (Accuracy C10)		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		額定推力 Rated Thrust(N)	最高速度 ^{*1} Maximum Speed (mm/s)
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical		
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	CSG20AZK	20□	31	±0.01	6	2	6	3	70	100
							4	4	1.5	35	200
		CSG35AZK	28□	60	±0.01	10	2	20	10	486	100
							6	15	8	215	300
							12	10	5	102	600

^{*1}: 最高速度的使用條件有限制，請參閱各仕樣內頁的速度 - 荷重曲線圖。
The working condition of max. speed is restricted limited. Please refer to the curve graph of speed and loading in this catalog.



標準行程及最高使用速度 Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																									代表速度 Speed		頁數 Page
行程 Stroke	30	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575				
100																									018		
200																											
100																									022		
300																											
600																											

CSG20AZK



螺桿驅動
Ball-Screw-Drive



最大行程
Maximum Stroke 75mm

最高速度
Maximum Speed 200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 20□mm

滾珠螺桿
Ball Screw Ø6mm

型號表示方式 Ordering Method

CSG20AZK - L2 - 50 - BC - MW - 參照選配頁 P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

■ 導程
Lead

L2	2mm
L4	4mm

■ 有效行程
Stroke

30	30mm
50	50mm
75	75mm

■ 馬達位置
Motor Position

BC	馬達直結 Motor Hidden In
BL	馬達左折 Motor Left Side
BR	馬達右折 Motor Right Side

■ 馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

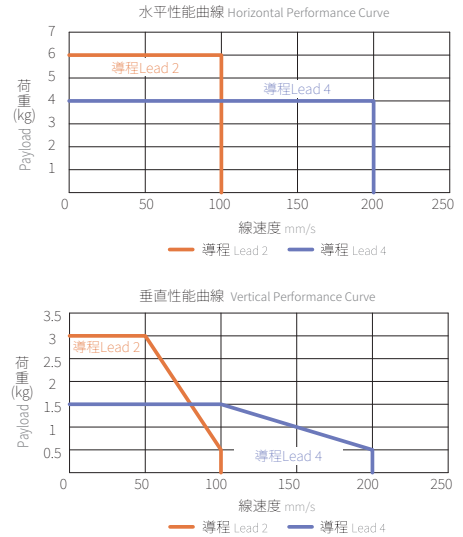
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

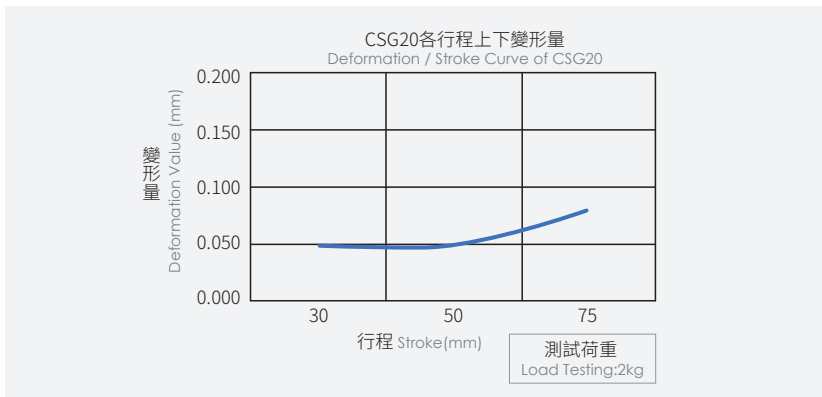
規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.01	
	馬達 Motor		AZM14AK	
	螺桿導程 Lead	mm	2	4
	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.1	0.2
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	100	200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	4
		垂直使用 Vertical※2	kg	1.5
	定格推力 Rated Thrust	N	70	35
部品 Parts	標準行程 Stroke (increments)	mm	30/50/75	
	馬達尺寸 Motor Size	mm	20□	
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C10 Ø6	

※1 此荷重條件外部需搭配輔助滑軌以承受徑向負載。
If payload is near maximum, it requires to collocate externally with auxiliary guideway for bearing radial load.
※2 此馬達無電磁剎車，垂直使用應注意。
Please note that there's no electric brake on this motor, if using in vertical application.

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



變形量曲線圖 Deformation / Stroke Curve



靜額定扭矩 Static Loading Moment

MY	25.3
MP	25.3
MR	66.7

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 5000 萬次。
Operation life is 50 million times back and forth when products are used under the specified conditions.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP-UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 α STEP AZ 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the α STEP AZ series.

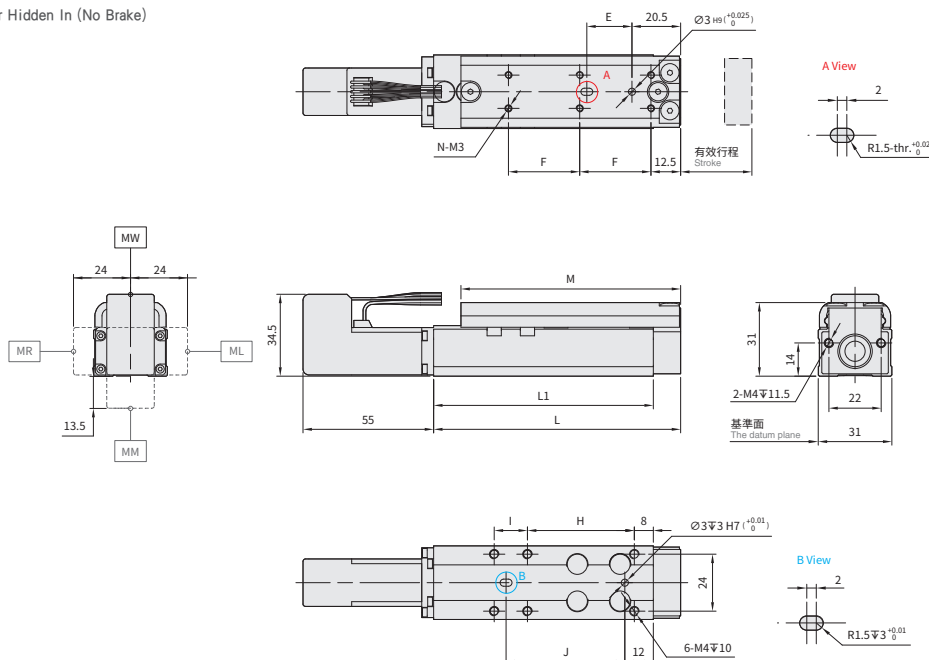
CSG20AZK



螺桿驅動 Ball-Screw-Drive

BC 馬達直結 Motor Hidden In (No Brake)

單位 Unit : mm

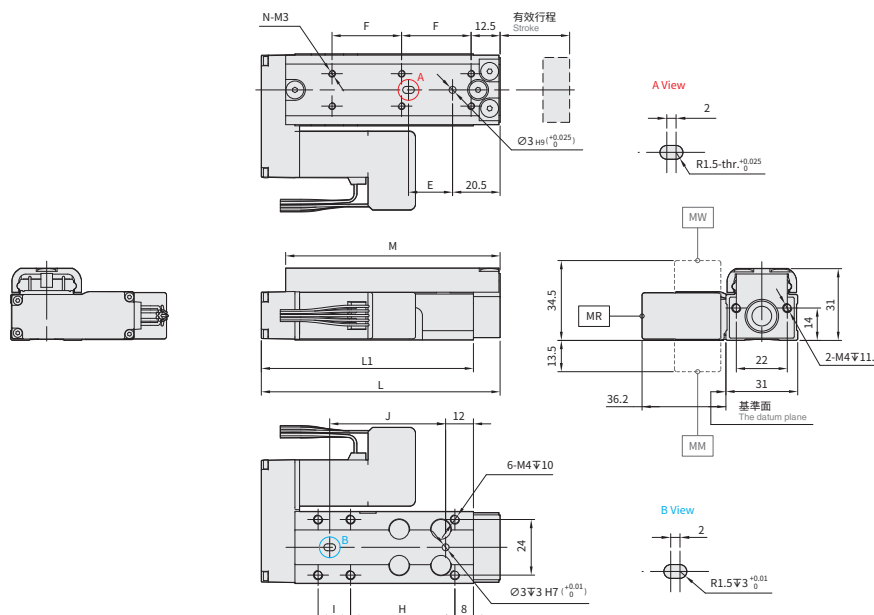


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	104	92.5	19	30	6	45	14	50	92	367
50	124	112.5	30	40	6	45	34	60	112	422
75	149	137.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	506

* 重量包含本體與馬達 * Weight of model with motor.

BL 馬達左折 Motor Left Side (No Brake)

單位 Unit : mm

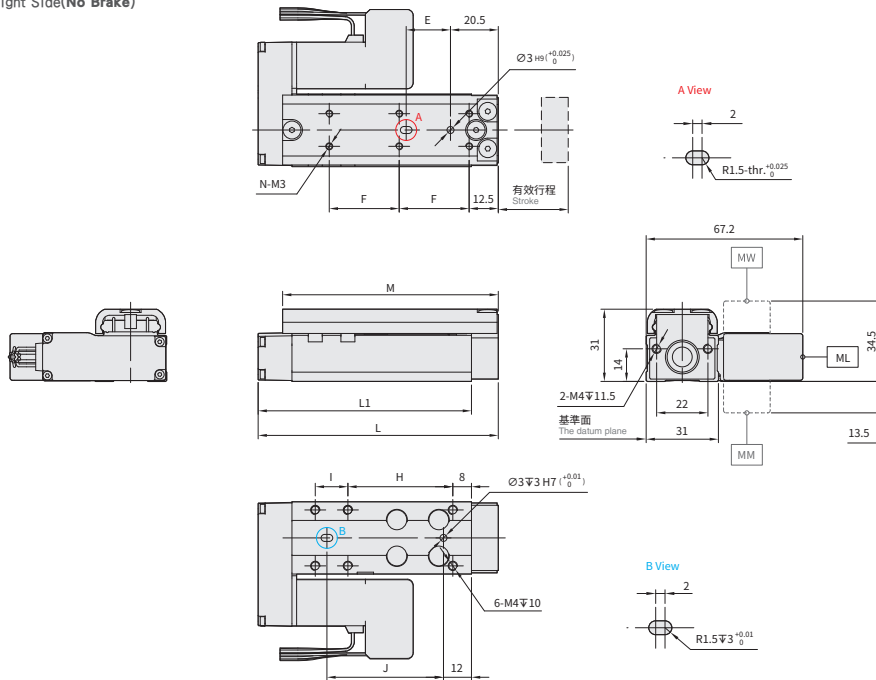


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	103	91.5	19	30	6	45	14	50	92	350
50	123	111.5	30	40	6	45	34	60	112	407
75	148	136.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	479

* 重量包含本體與馬達 * Weight of model with motor.

BR 馬達右折 Motor Right Side(No Brake)

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	103	91.5	19	30	6	45	14	50	92	350
50	123	111.5	30	40	6	45	34	60	112	407
75	148	136.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	479

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

CSG35AZK



螺桿驅動
Ball-Screw-Drive



最大行程
Maximum Stroke 150mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 28□mm

滾珠螺桿
Ball Screw Ø10mm

型號表示方式 Ordering Method

CSG35AZK - L2 - 50 - BC - MW - 參照選配頁 P134 - 0001

本體型號 Model 選配 Options 特注式樣 Customization Order No.

導程 Lead

L2	2mm
L6	6mm
L12	12mm

有效行程 Stroke

30	30mm
50	50mm
75	75mm
100	100mm
125	125mm
150	150mm

馬達位置 Motor Position

BC	馬達直結 Motor Hidden In
BL	馬達左折 Motor Left Side
BR	馬達右折 Motor Right Side

馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

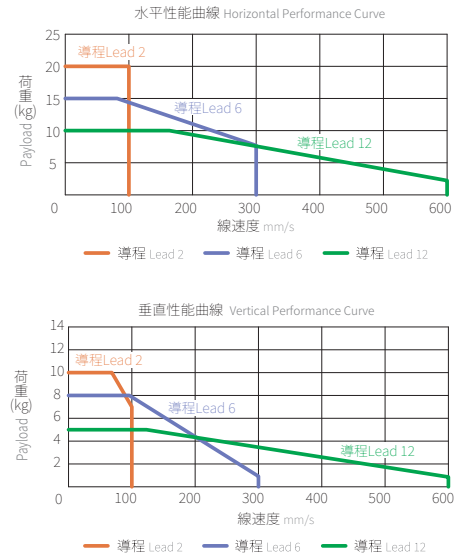
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

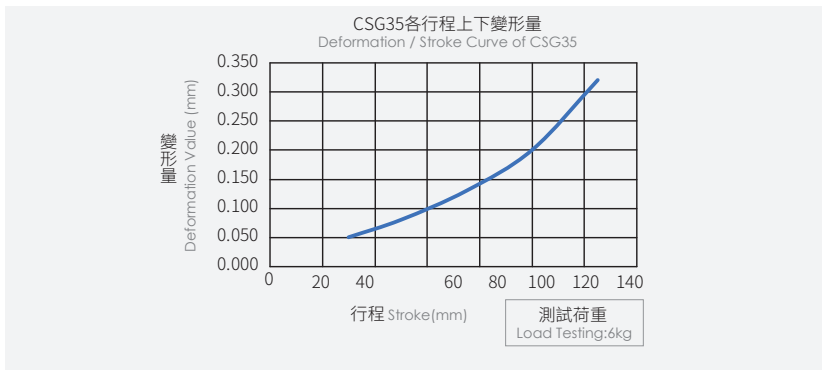
規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.01		
	馬達 Motor		AZM26AK		
	螺桿導程 Lead	mm	2	6	12
	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.1	0.31	0.61
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	100	300	600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	20	15
		垂直使用 Vertical※1	kg	10	8
	定格推力 Rated Thrust	N	486	215	102
部品 Parts	標準行程 Stroke (increments)	mm	30/50/75/100/125/150		
	馬達尺寸 Motor Size	mm	28□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C10 Ø10		

※1 此馬達無電磁剎車，垂直使用應注意。
Please note that there's no electricbrake on this motor, if using in vertical application.

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



變形量曲線圖 Deformation / Stroke Curve



靜額定扭矩 Static Loading Moment

MY	39.5
MP	39.5
MR	176.7

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 5000 萬次。
Operation life is 50 million times back and forth when products are used under the specified conditions.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP-UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 α STEP AZ 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the α STEP AZ series.

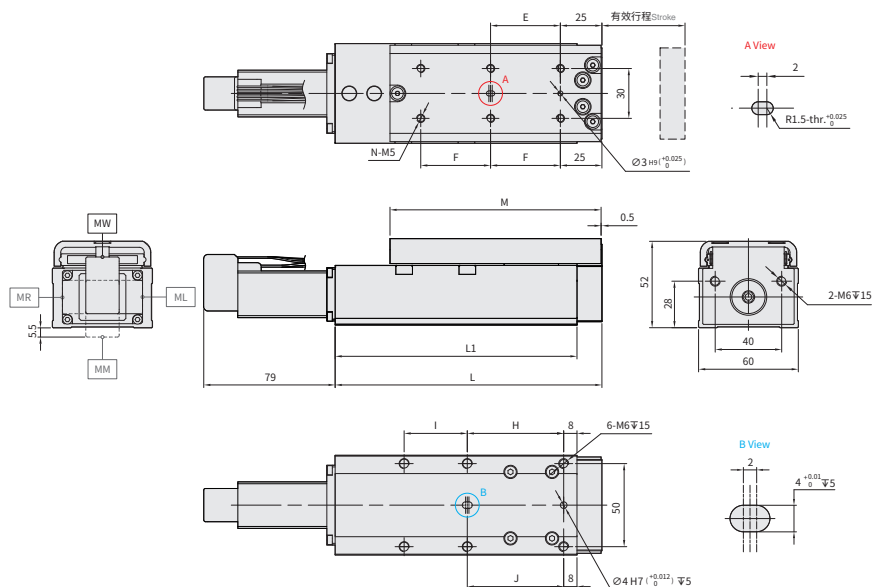
CSG35AZK



螺桿驅動 Ball-Screw-Drive

BC 馬達直結 Motor Hidden In (No Brake)

單位 Unit : mm

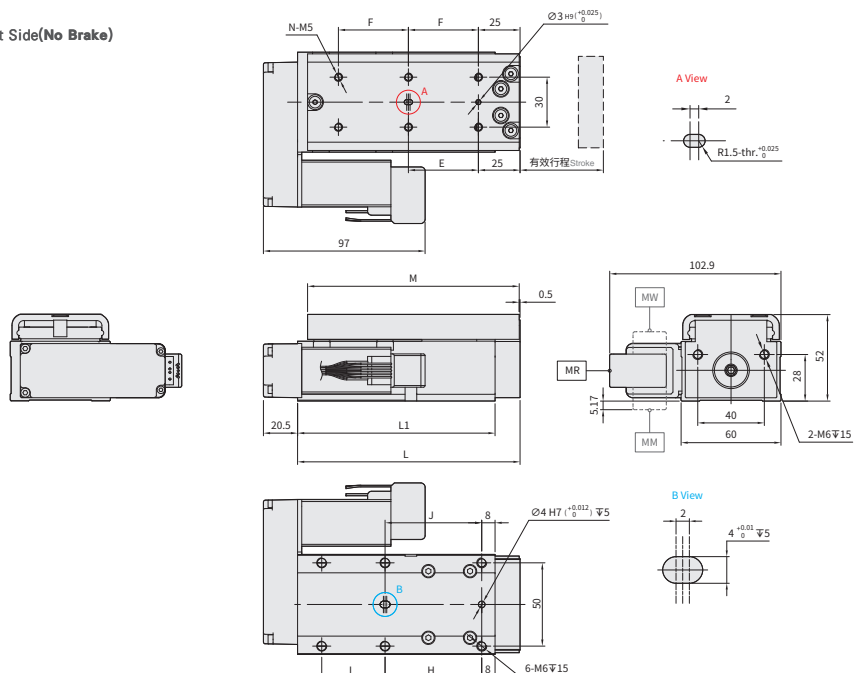


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	140.5	125.5	32	32	6	58	18	58	107	1554
50	160.5	145.5	42	42	6	58	38	58	127	1724
75	185.5	170.5	54.5	54.5	6	58	63	83	152	1940
100	210.5	195.5	67	67	6	73	73	108	177	2156
125	235.5	220.5	79.5	79.5	6	85.5	85.5	133	202	2372
150	260.5	245.5	92	92	6	98	98	158	227	2588

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

BL 馬達左折 Motor Left Side(No Brake)

單位 Unit : mm

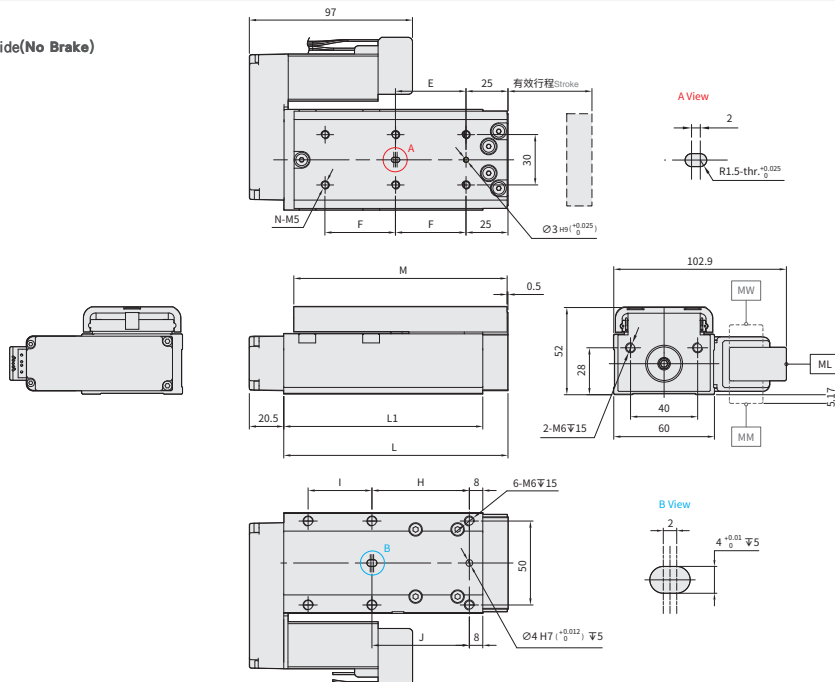


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	113.5	98.5	32	32	6	58	18	58	107	1420
50	133.5	118.5	42	42	6	58	38	58	127	1590
75	158.5	143.5	54.5	54.5	6	58	63	83	152	1805
100	183.5	168.5	67	67	6	73	73	108	177	2020
125	208.5	193.5	79.5	79.5	6	85.5	85.5	133	202	2235
150	233.5	218.5	92	92	6	98	98	158	227	2588

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

BR 馬達右折 Motor Right Side(No Brake)

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	113.5	98.5	32	32	6	58	18	58	107	1420
50	133.5	118.5	42	42	6	58	38	58	127	1590
75	158.5	143.5	54.5	54.5	6	58	63	83	152	1805
100	183.5	168.5	67	67	6	73	73	108	177	2020
125	208.5	193.5	79.5	79.5	6	85.5	85.5	133	202	2235
150	233.5	218.5	92	92	6	98	98	158	227	2588

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

Memo

CGLTHAZ

扁平型軌道內嵌電動滑台

Built-in Linear Motion Guide Ball Screw Actuator-Slider Type

Contents

小型 SMALL

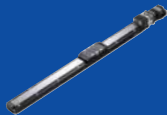
CGLTH3AZ



本體寬幅 30mm
Width
最大行程 500mm.....030
Max. stroke
連續可搬重量 13kg
Continuous payload

小型 SMALL

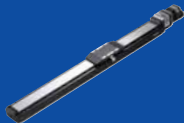
CGLTH5AZ



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 1000mm.....034
Max. stroke
連續可搬重量 40kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

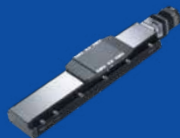
CGLTH8AZ



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 1250mm.....038
Max. stroke
連續可搬重量 100kg
Continuous payload

大型 LARGE

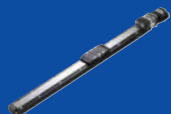
CGLTH12AZ



本體寬幅 120mm
Width
最大行程 1250mm.....042
Max. stroke
連續可搬重量 110kg
Continuous payload

小型 SMALL

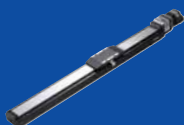
CGLTH5MAZK
長行程



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 2000mm.....046
Max. stroke
連續可搬重量 40kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

CGLTH8MAZK
長行程



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 2500mm.....050
Max. stroke
連續可搬重量 100kg
Continuous payload

小型 SMALL

CGLCH5AZK
無塵式



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 1000mm.....054
Max. stroke
連續可搬重量 40kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

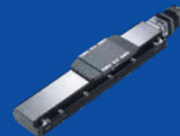
CGLCH8AZK
無塵式



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 1250mm.....058
Max. stroke
連續可搬重量 100kg
Continuous payload

大型 LARGE

CGLCH12AZK
無塵式



本體寬幅 120mm
Width
最大行程 1250mm.....062
Max. stroke
連續可搬重量 110kg
Continuous payload

滑台模組規格索引

Spec Index

CGLTH 扁平型軌道內嵌式螺桿滑台系列

CGLTH Built-in Linear Motion Guide Ball Screw Actuator-Slider Type

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C7 級) Ball Screw Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 Maximum Speed (mm/s)
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical	
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	CGLTH3AZ	AZM26AK	30	±0.005	6	2	13	5	100
							4	12	4	200
							8	10	2	400
		CGLTH5AZ	AZM46AK (DC)	52	±0.005	10	2	40	15	100
							6	35	14	300
			12				29	8	420	
			AZM46AC (AC)				2	40	15	100
							6	40	14	300
							12	35	8	600
		CGLTH8AZ		AZM66AK (DC)	80	±0.005	14	6	80	45
			12					60	25	600
			24	40				10	1000	
			AZM66AC (AC)	6				100	45	300
				12				70	30	600
		24		50	15	1200				
		CGLTH12AZ	AZM66AK (DC)	120	±0.005	14	6	110	30	200
							12	88	20	400
			24				40	10	800	
			AZM66AC (AC)				6	110	30	300
							12	88	20	600
							24	40	10	1200
無塵環境 Cleanroom	CGLCH5AZ	AZM46AK (DC)		52	±0.005	10	2	40	15	100
			6				35	14	300	
		12	29				8	420		
		AZM46AC (AC)	2				40	15	100	
			6				40	14	300	
			12				35	8	600	
	CGLCH8AZ		AZM66AK (DC)	80	±0.005	14	6	80	45	300
		12					60	25	600	
		24	40				10	1000		
		AZM66AC (AC)	6				100	45	300	
			12				70	30	600	
	24		50	15	1200					
	CGLCH12AZ	AZM66AK (DC)	120	±0.005	14	6	110	30	200	
						12	88	20	400	
		24				40	10	800		
AZM66AC (AC)		6				110	30	300		
		12				88	20	600		
		24				40	10	1200		

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

長行程 Long Stroke

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C7 級) Ball Screw Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 Maximum Speed (mm/s)
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical	
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	CGLTH5MAZ	AZM46AC (AC)	52	±0.005	10	2	40	15	100
							6	40	14	300
							12	35	8	600
		CGLTH8MAZ	AZM66AC (AC)	80	±0.005	14	6	100	45	300
							12	70	30	600
							24	50	15	1200

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

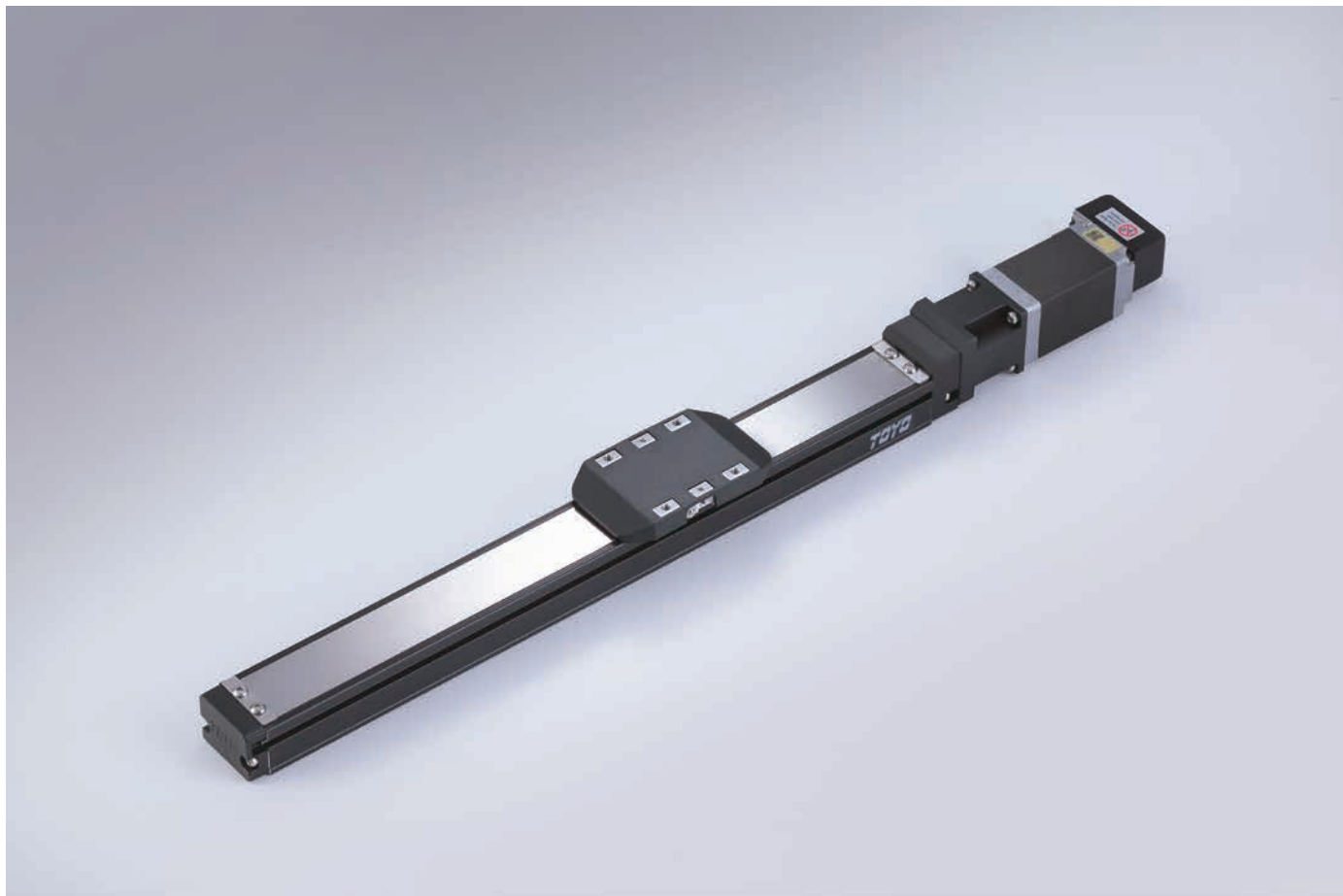
標準行程及最高使用速度 ^{*1} Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																											
行程 Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350
100					90	80	70	60	50	40																	
200					180	160	140	120	100	80																	
400					360	320	280	240	200	160																	
			100									90	80	70	63	53	50	43	40	36							
			300									270	240	210	190	160	150	130	120	110							
				420											380	320	300	260	240	220							
			100									90	80	70	63	53	50	43	40	36							
			300									270	240	210	190	160	150	130	120	110							
			600									540	480	420	380	320	300	260	240	220							
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90		
				600										540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180		
					1000										960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360		
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90		
				600										540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180		
					1200									1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360		
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100			
					200													190	170	160	140	130	120	110	100		
					600									540	480	420		380	340	320	280	260	240	220	200		
						400												380	340	320	280	260	240	220	200		
							1200								1080	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400		
							800											760	680	640	560	520	480	440	400		
			100									90	80	70	63	53	50	43	40	36							
			300									270	240	210	190	160	150	130	120	110							
				420											380	320	300	260	240	220							
			100									90	80	70	63	53	50	43	40	36							
			300									270	240	210	190	160	150	130	120	110							
			600									540	480	420	380	320	300	260	240	220							
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90		
				600										540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180		
					1000										960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360		
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90		
				600										540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180		
					1200									1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360		
				300										270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100			
					200													190	170	160	140	130	120	110	100		
					600									540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200			
						400												380	340	320	280	260	240	220	200		
							1200								1080	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400		
							800											760	680	640	560	520	480	440	400		

代表速度 Speed																												頁數 Page						
行程 Stroke	650	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500		
100				93	86	80	76	70	66	63	60	56	53	50	46	43	43	40	33	30	26	23												046
300				280	260	240	230	210	200	190	180	170	160	150	140	130	120	110	100	90	80	70												
600				560	520	480	460	420	400	380	360	340	320	300	280	260	240	220	200	180	160	140												
	300					280	260	250	230	220	210	200	190	180	170	160	150	140	130	130	120	120	110	110	100	100	90	80	70	60			050	
	600					560	520	500	460	440	420	400	380	360	340	320	300	300	280	260	260	240	240	220	220	200	200	180	160	140	120			
	1200					1120	1040	1000	920	880	840	800	760	720	680	640	600	600	560	520	520	480	480	440	440	400	400	360	320	280	240			

CGLTH3AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke

500mm

最高速度
Maximum Speed

400mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension

28□mm

最大可搬重量
Max Payload

13kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH3AZK - L2 - 100 - BC - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

2	2mm
4	4mm
8	8mm

行程
Stroke

50-500mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BC	馬達外露 Motor Exposed
BM	馬達下折 Motor Bottom Side
BL	馬達左折 Motor Left Side
BR	馬達右折 Motor Right Side

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

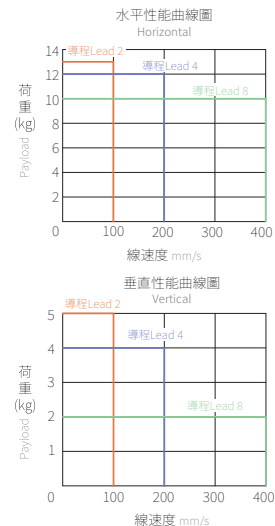
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.005		
	馬達 Motor			AZM26AK		
	螺桿導程 Lead		mm	2	4	8
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1		mm/s	100	200	400
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	13	12	10
		垂直使用 Vertical	kg	5	4	2
	定格推力 Rated Thrust		N	373	143	93
	標準行程 Stroke (increments)		mm	50-500mm/50 間隔 (50 increments)		
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration		G	0.03	0.07	0.1
	馬達尺寸 Motor Size		mm	28□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø		mm	C7 Ø6		

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)
 ※2 最高速度及最大荷重無法同時存在，選用前請詳見右側速度 - 荷重曲線圖。The max speed and max payload cannot be achieved simultaneously. Please refer to the Speed-Payload Curve Diagram on the right before making your selection.

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)					(單位 Unit : mm)					(單位 Unit : mm)				
水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C	壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C	垂直安裝 Vertical Installation		A	C	
導程 2 Lead	10kg	450	14	15	導程 2 Lead	10kg	15	14	450	導程 2 Lead	3kg	57	57	
	12kg	360	11	12		12kg	12	11	360		5kg	34	34	
	13kg	330	10	11		13kg	11	10	330		-	-	-	
導程 4 Lead	6kg	250	19	21	導程 4 Lead	6kg	21	19	250	導程 4 Lead	2kg	68	68	
	8kg	180	13	14		8kg	14	13	180		4kg	34	34	
	12kg	110	7	8		12kg	8	7	110		-	-	-	
導程 8 Lead	6kg	140	18	19	導程 8 Lead	6kg	19	18	140	導程 8 Lead	1kg	128	128	
	8kg	103	13	13		8kg	13	13	103		2kg	64	64	
	10kg	80	10	10		10kg	10	10	80		-	-	-	

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)

MY

39

MP

39

MR

44

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。

Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

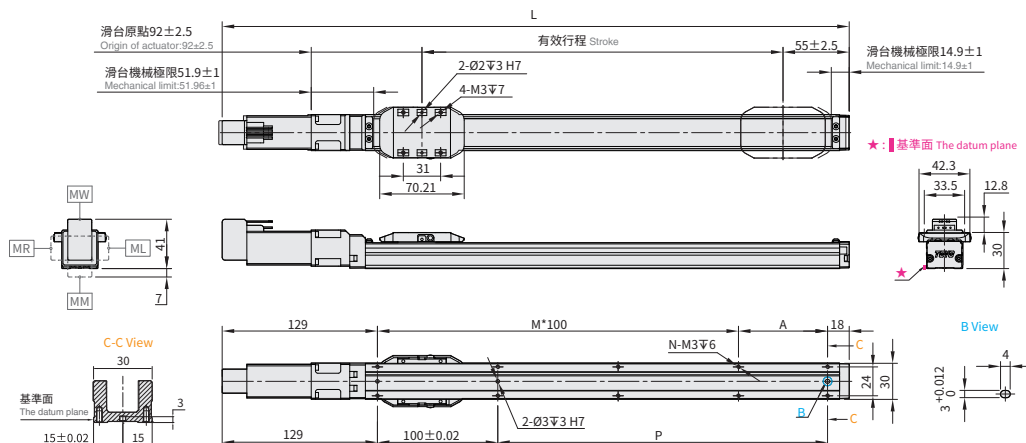
CGLTH3AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

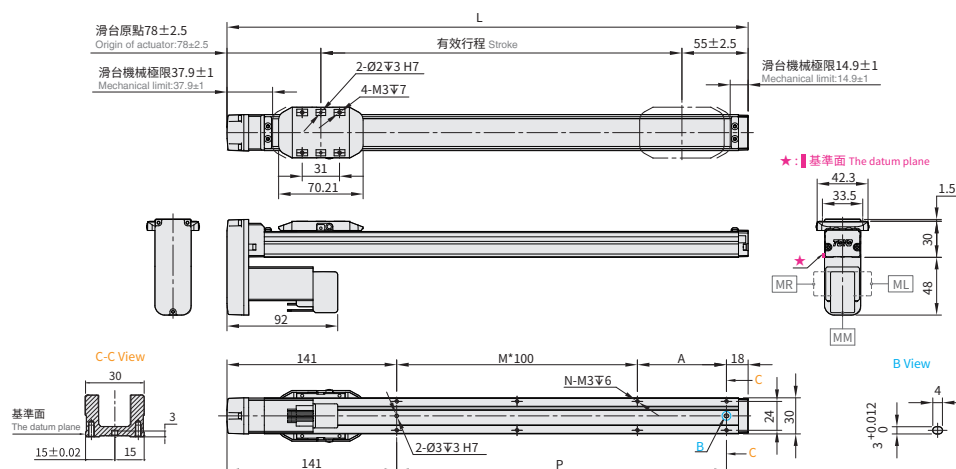
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{*1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		271	321	371	421	471	521	571	621	671	721
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.56	0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.14	1.23	1.33	1.44
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60								≤ 40
		導程 Lead 4				≤ 100					≤ 80
		導程 Lead 8				≤ 250					≤ 160

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

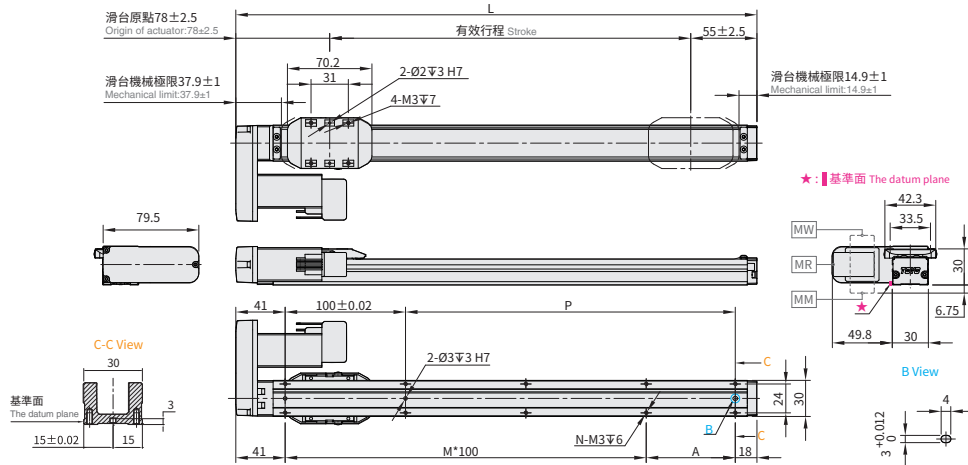
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{*1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60								≤ 40
		導程 Lead 4				≤ 100					≤ 80
		導程 Lead 8				≤ 250					≤ 160

BL 馬達左折 Motor Left Side

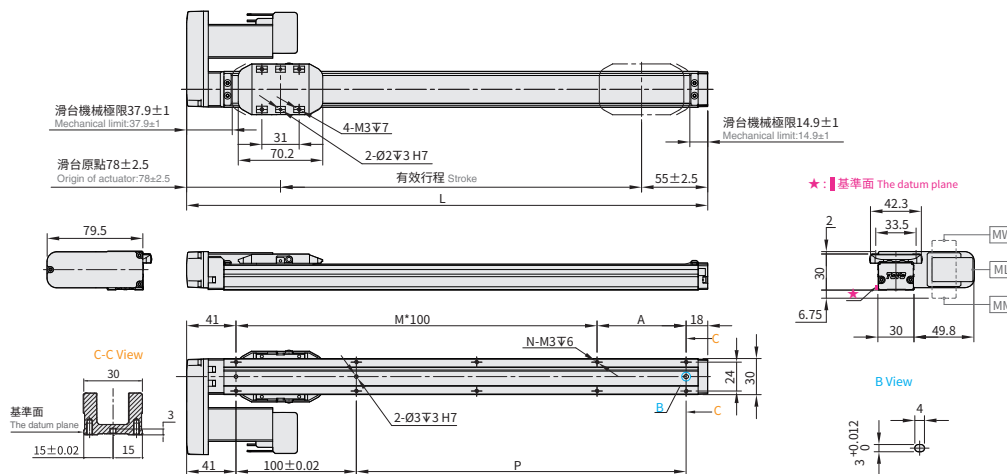
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (± 1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60							≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 100							≤ 80	≤ 160
		導程 Lead 8	≤ 250							≤ 240	≤ 200

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (± 1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60							≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 100							≤ 80	≤ 160
		導程 Lead 8	≤ 250							≤ 240	≤ 200

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGLTH8AZ

CGLTH12AZ

CGLTH5MAZ

CGLTH8MAZ

CGLCH5AZ

CGLCH8AZ

CGLCH12AZ

CGLTH5AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1000mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 40kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH5AZ K - L2 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

導程
Lead

2	2mm
6	6mm
12	12mm

行程
Stroke

50-1000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position. Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

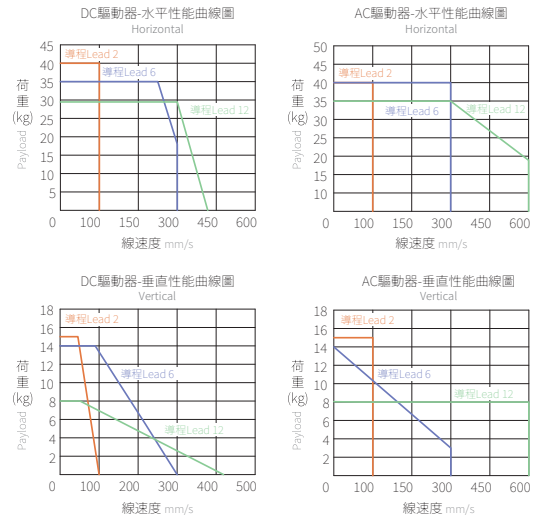
基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.005					
	馬達 Motor			AZM46AK			AZM46AC※2		
	螺桿導程 Lead		mm	2	6	12	2	6	12
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	3000	3000	2100	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1		mm/s	100	300	420	100	300	600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	40	35	29	40	40	35
		垂直使用 Vertical	kg	15	14	8	15	14	8
	定格推力 Rated Thrust		N	800	300	100	800	300	100
	標準行程 Stroke (increments)		mm	50-1000mm/50 間隔 (50 increments)					
最大加速度 Maximum acceleration		G	0.03	0.1	0.2	0.03	0.1	0.2	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size		mm	42□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø		mm	C7 Ø10					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 AZM46AC(AC 驅動器) 水平使用時，長時間連續轉動導致馬達過熱，請增加散熱方案或降低運轉電流（建議值 50%）。When operating the motor (AZM46AC) horizontally for extended periods of continuous operation, it may lead to motor overheating. Please implement additional heat dissipation measures or reduce the operating current (recommended value: 50%).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	2500	157	250
	20kg	1120	70	112
	40kg	320	26	42
導程 6 Lead	10kg	1400	122	184
	20kg	650	52	79
	40kg	260	17	26
導程 12 Lead	6kg	800	182	240
	15kg	290	62	82
	35kg	95	17	23

壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	250	157	2500
	20kg	112	70	1120
	40kg	42	26	320
導程 6 Lead	10kg	184	122	1400
	20kg	79	52	650
	40kg	26	17	260
導程 12 Lead	6kg	240	182	800
	15kg	82	62	290
	35kg	23	17	95

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 2 Lead	5kg	346	346
	15kg	115	115
	-	-	-
導程 6 Lead	3kg	463	463
	14kg	99	99
	-	-	-
導程 12 Lead	2.5kg	465	465
	8kg	146	146
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)			
MY	73		
MP	73		
MR	115		

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加速減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

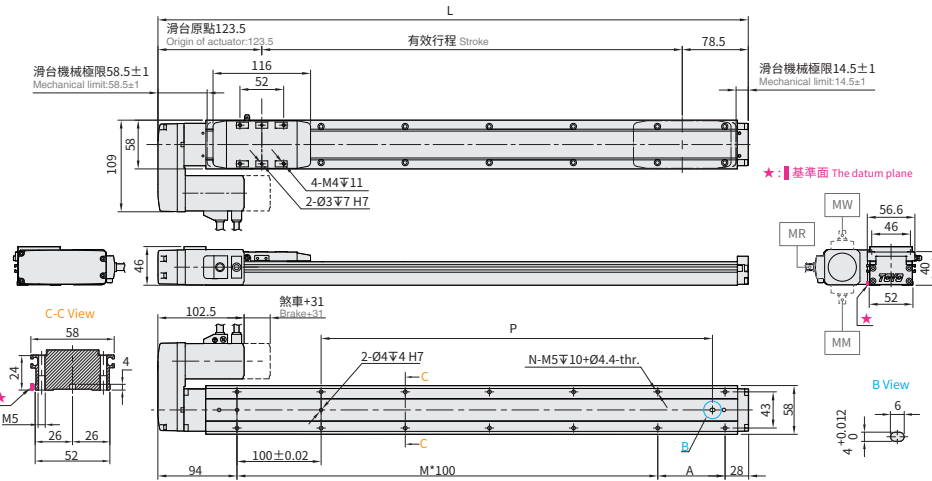
多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet 型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

單位 Unit : mm

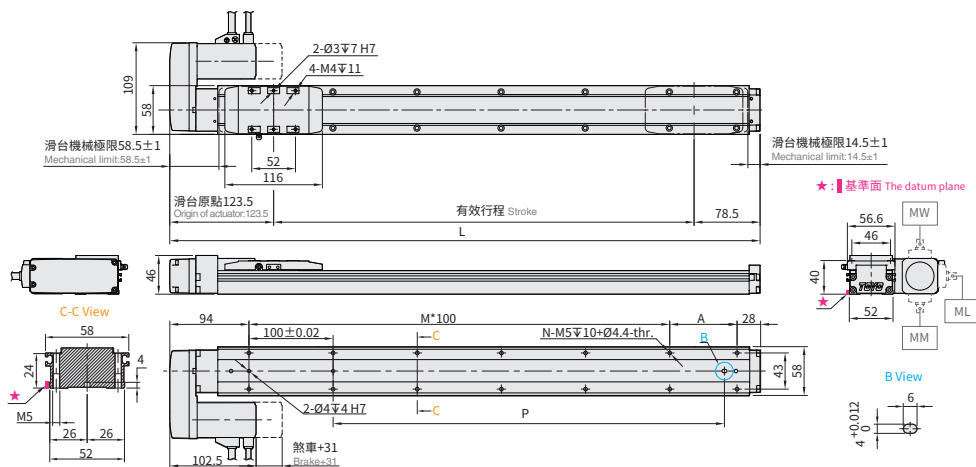


有效行程 Stroke		50 ^{3x1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)		63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202
A		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P		15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG		1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	AC/DC	100										90	80	70	63	53	50	43	40	36
	導程 Lead 6	AC/DC	300										270	240	210	190	160	150	130	120	110
	導程 Lead 12	AC	600										540	480	420	380	320	300	260	240	220
		DC	420													380	320	300	260	240	220

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

單位 Unit: mm



有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000		
極限行程 Limit Stroke (±1)		63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013		
L		252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202		
A		30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80		
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10		
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24		
P		15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965		
KG		1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	AC/DC	100										90			80	70	63	53	50	43	40	36
	導程 Lead 6	AC/DC	300										270			240	210	190	160	150	130	120	110
	導程 Lead 12	AC	600										540			480	420	380	320	300	260	240	220
		DC	420															380	320	300	260	240	220

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGI TH8A7

CGI TH12A7

CG1TH5MA7

CG1TH8MA7

CGLCHEA7

CGLC18A7

CGLCF8AZ
CCLCH10AF

CGLTH8AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 1200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 100kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH8AZ K - L6 - 100 - BC B - MW - 0001

本體型號 Model

選配 Options

特注式樣 Customization Order No.

驅動器類型 Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

導程 Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

行程 Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車 Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

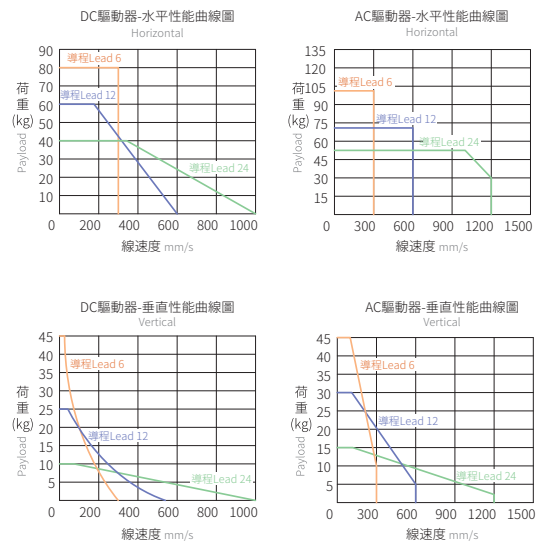
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor		AZM66AK			AZM66AC		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	2500	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	300	600	1000	300	600	1200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	80	60	40	100	70
		垂直使用 Vertical	kg	45	25	10	45	30
	定格推力 Rated Thrust	N	1112	540	278	1357	590	338
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation					壁掛安裝 Wall Installation					垂直安裝 Vertical Installation				
		A	B	C		A	B	C		A	C			
導程 6 Lead	30kg	1900	165	261	導程 6 Lead	30kg	261	165	1900	導程 6 Lead	20kg	270	270	
	50kg	1080	88	140		50kg	140	88	1080		45kg	120	120	
	100kg	450	32	50		100kg	50	32	450		-	-	-	
導程 12 Lead	20kg	780	175	240	導程 12 Lead	20kg	240	175	780	導程 12 Lead	10kg	480	480	
	30kg	530	117	160		30kg	160	117	530		30kg	160	160	
	70kg	230	45	62		70kg	62	45	230		-	-	-	
導程 24 Lead	10kg	540	315	287	導程 24 Lead	10kg	287	315	540	導程 24 Lead	5kg	550	550	
	15kg	195	110	100		15kg	100	110	195		15kg	185	185	
	50kg	78	42	40		50kg	40	42	78		-	-	-	

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)	
MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加速減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

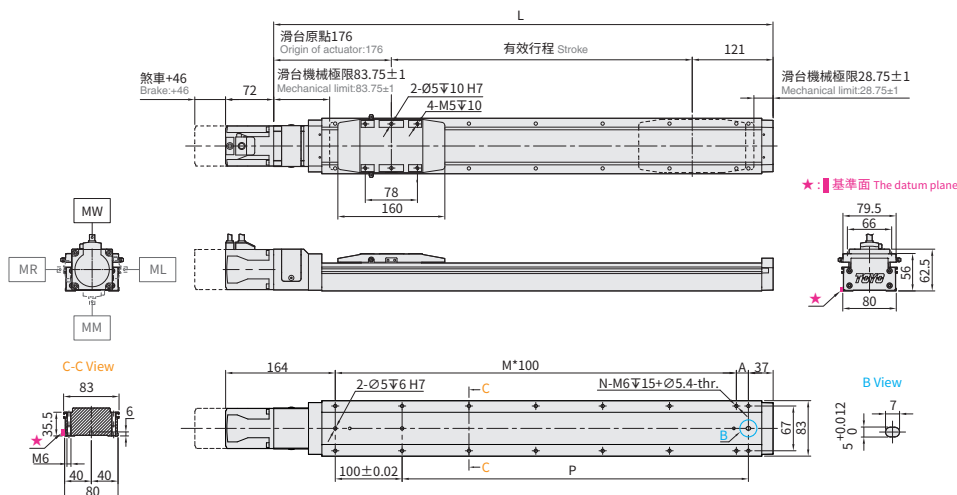
CGLTH8AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

單位 Unit: mm

BC 馬達外露 Motor Exposed



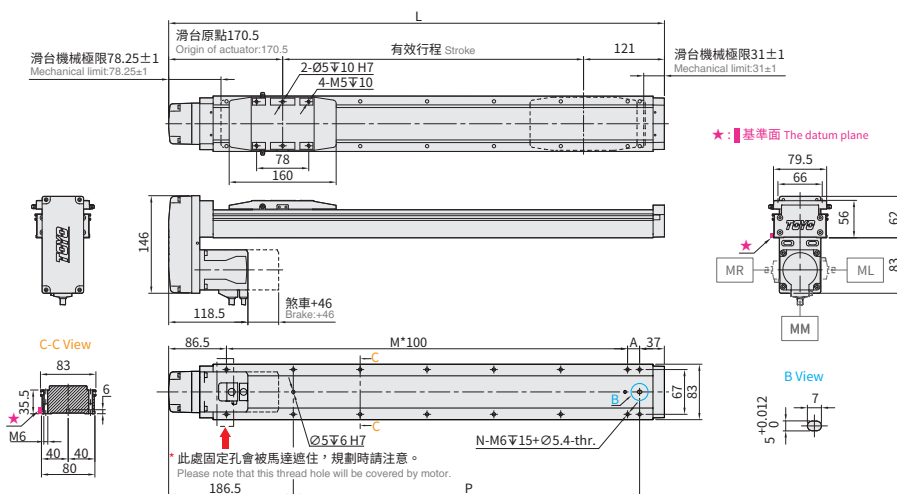
有效行程 Stroke		50 ^{mm}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250													
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5													
L		347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547													
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18													
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14													
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32													
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318													
KG		2.31	2.61	2.9	3.2	3.49	3.79	4.09	4.38	4.68	4.96	5.27	5.57	5.87	6.16	6.46	6.75	7.05	7.35	7.64	7.94	8.24	8.53	8.83	9.13	9.42													
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC													300													270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC													600													540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	AC														1200													1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
	導程 Lead 24	DC													1000													960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360	

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

單位 Unit: mm

BM 馬達下折 Motor Bottom Side



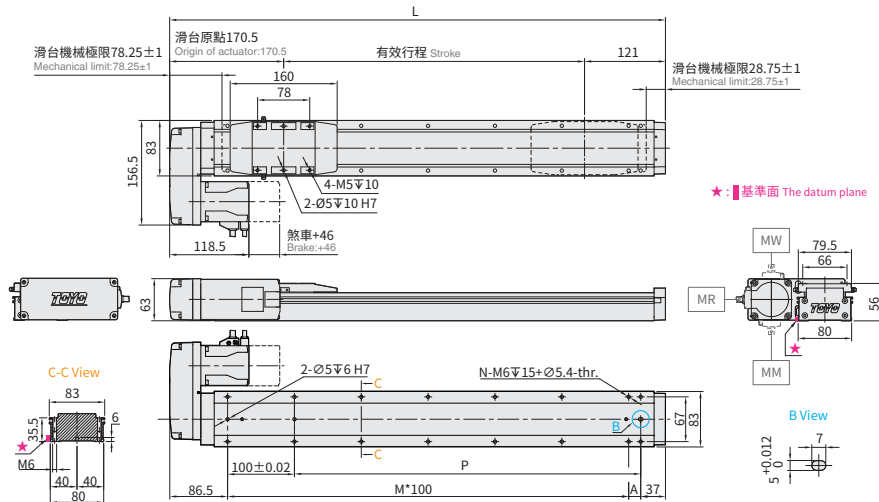
有效行程 Stroke		50 ^{mm}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250											
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5											
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5											
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18											
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14											
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32											
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318											
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79											
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC	300												270												240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC	600												540												480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	AC	1200												1000												960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
		DC	1000																								960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

※1行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

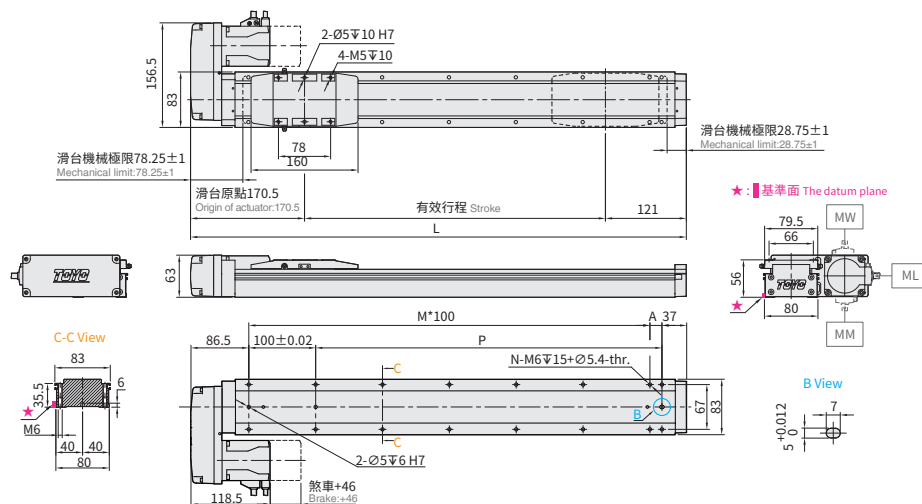


有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250													
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5													
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5													
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18													
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14													
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32													
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318													
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79													
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC													300													270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC													600													540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	AC													1200													1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
		DC													1000														960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250											
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5											
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5											
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18											
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14											
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32											
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318											
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79											
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC	300												270												240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC	600												540												480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	AC	1200												1000												960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
		DC	1000																								960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGLTH8AZ

CGLTH12AZ

CGLTH5MAZ

CGLTH8MAZ

CGLCH5AZ

CGLCH8AZ

CGLCH12AZ

CGLTH12AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 1200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 110kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH12AZ K- L6 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

■ 驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

■ 導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

■ 行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

■ 馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

■ 馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

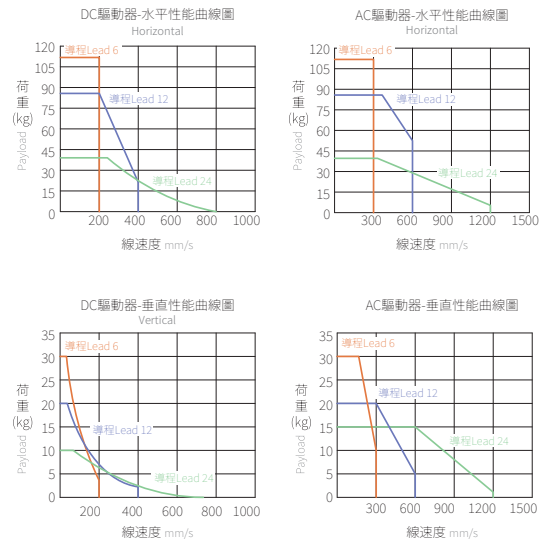
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor		AZM66AK			AZM66AC		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000	2000	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	200	400	800	300	600	1200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	110	88	40	110	88
		垂直使用 Vertical	kg	30	20	10	30	20
	定格推力 Rated Thrust	N	1112	540	278	1357	590	338
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 6 Lead	60kg	1990	165	268
	80kg	1428	113	184
	110kg	963	70	114
導程 12 Lead	60kg	1538	346	483
	70kg	1300	290	406
	88kg	1010	222	311
導程 24 Lead	20kg	1285	753	693
	30kg	835	487	450
	40kg	613	355	328

壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 6 Lead	60kg	268	165	1990
	80kg	184	113	1428
	110kg	114	70	963
導程 12 Lead	60kg	483	346	1538
	70kg	406	290	1300
	88kg	311	222	1010
導程 24 Lead	20kg	693	753	1285
	30kg	450	487	835
	40kg	328	355	613

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 6 Lead	20kg	1250	1250
	30kg	830	830
	-	-	-
導程 12 Lead	10kg	2250	2250
	20kg	1120	1120
	-	-	-
導程 24 Lead	7kg	1840	1840
	10kg	1280	1280
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)	
MY	606
MP	606
MR	1168

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

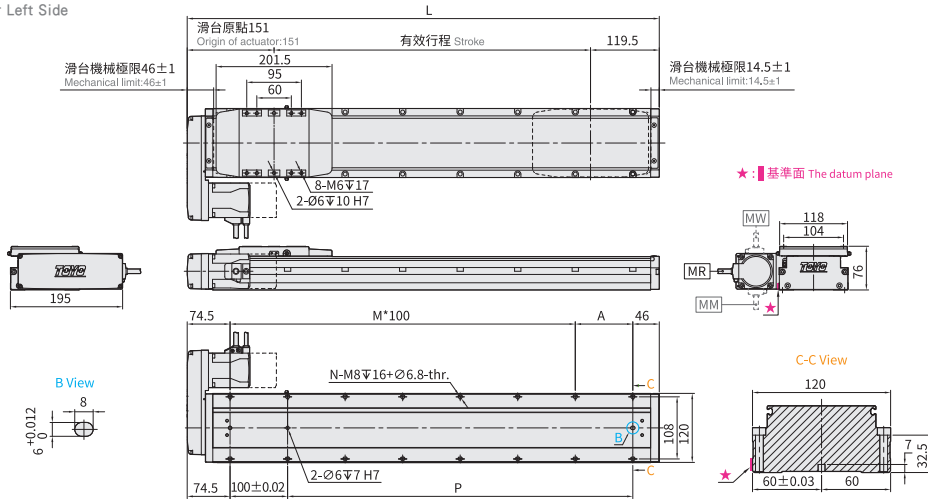
一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

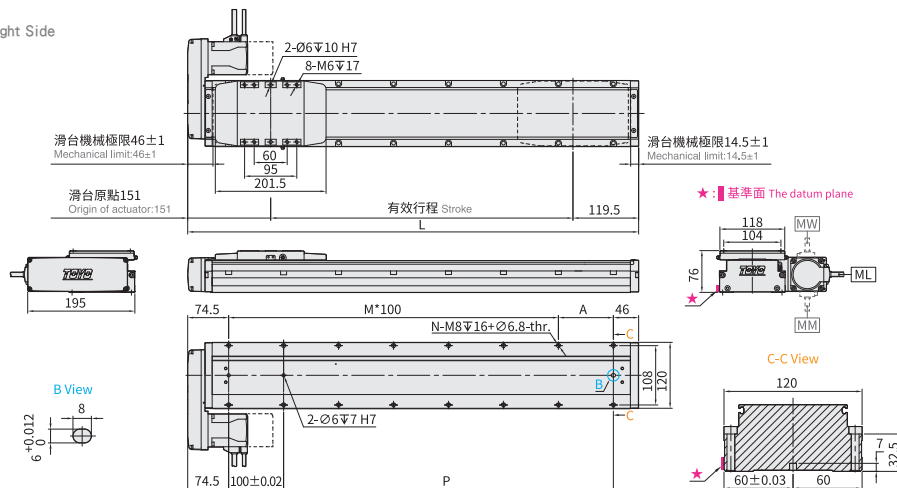


有效行程 Stroke			50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
極限行程 Limit Stroke (±1)			58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5	
L			320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5	
A			100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	
M			1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	
N			6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	
P			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	
KG			5.25	5.6	5.95	6.3	6.65	7	7.35	7.7	8.05	8.4	8.75	9.1	9.45	9.8	10.15	10.5	10.85	11.2	11.55	11.9	12.25	12.6	12.95	13.3	13.65	
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210		190	170	160	140	130	120	110	100
		DC	200																									
	導程 Lead 12	AC	600													540		480	420		380	340	320	280	260	240	220	400
		DC	400																									
	導程 Lead 24	AC	1200													1080		960	840		760	680	640	560	520	480	440	200
		DC	800																									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke			50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)			58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5		
L			320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5		
A			100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
M			1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13		
N			6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30		
P			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
KG			5.25	5.6	5.95	6.3	6.65	7	7.35	7.7	8.05	8.4	8.75	9.1	9.45	9.8	10.15	10.5	10.85	11.2	11.55	11.9	12.25	12.6	12.95	13.3	13.65		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210		190	170	160	140	130	120	110	100	
		DC	200																	190	170	160	140	130	120	110	200		
	導程 Lead 12	AC	600															540	480	420		380	340	320	280	260	240	220	400
		DC	400																			380	340	320	280	260	240	220	200
	導程 Lead 24	AC	1200															1080	960	840		760	680	640	560	520	480	440	400
		DC	800																			760	680	640	560	520	480	440	400

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH5MAZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 2000mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 40kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH5MAZ C - L2 - 800 - BC B - MW - 0001

本體型號 Model

選配 Options

特注式樣 Customization Order No.

■ 驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
---	---------

■ 導程
Lead

2	2mm
6	6mm
12	12mm

■ 行程
Stroke

650-2000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車 Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向 Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

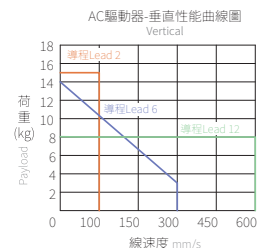
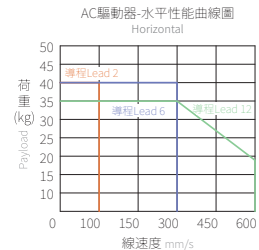
基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.005		
	馬達 Motor			AZM46AC※2		
	螺桿導程 Lead		mm	2	6	12
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1		mm/s	100	300	600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	40	40	35
		垂直使用 Vertical	kg	15	14	8
	定格推力 Rated Thrust		N	800	300	100
	標準行程 Stroke (increments)		mm	650-2000mm/50 間隔 (50 increments)		
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration		G	0.03	0.1	0.2
	馬達尺寸 Motor Size		mm	42□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø		mm	C7 Ø10		

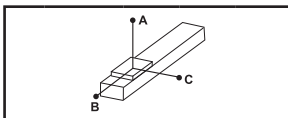
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 AZM46AC(AC 驅動器) 水平使用時，長時間連續運轉導致馬達過熱，請增加散熱方案或降低運轉電流（建議值 50%）。When operating the motor (AZM46AC) horizontally for extended periods of continuous operation, it may lead to motor overheating. Please implement additional heat dissipation measures or reduce the operating current (recommended value: 50%).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram

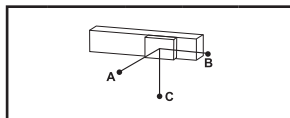


容許負載力距表 Allowable Overhang



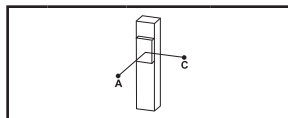
(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	2500	157	250
	20kg	1120	70	112
	40kg	320	26	42
導程 6 Lead	10kg	1400	122	184
	20kg	650	52	79
	40kg	260	17	26
導程 12 Lead	6kg	800	182	240
	15kg	290	62	82
	35kg	95	17	23



(單位 Unit : mm)

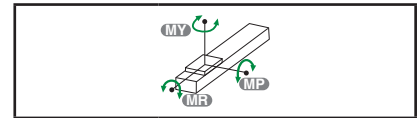
壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	250	157	2500
	20kg	112	70	1120
	40kg	42	26	320
導程 6 Lead	10kg	184	122	1400
	20kg	79	52	650
	40kg	26	17	260
導程 12 Lead	6kg	240	182	800
	15kg	82	62	290
	35kg	23	17	95



(單位 Unit : mm)

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 2 Lead	5kg	346	346
	15kg	115	115
	-	-	-
導程 6 Lead	3kg	463	463
	14kg	99	99
	-	-	-
導程 12 Lead	2.5kg	465	465
	8kg	146	146
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment



(單位 Unit : N.m)

MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers

內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	
			EtherNet/IP® EtherCAT® PROFIBUS® NET

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

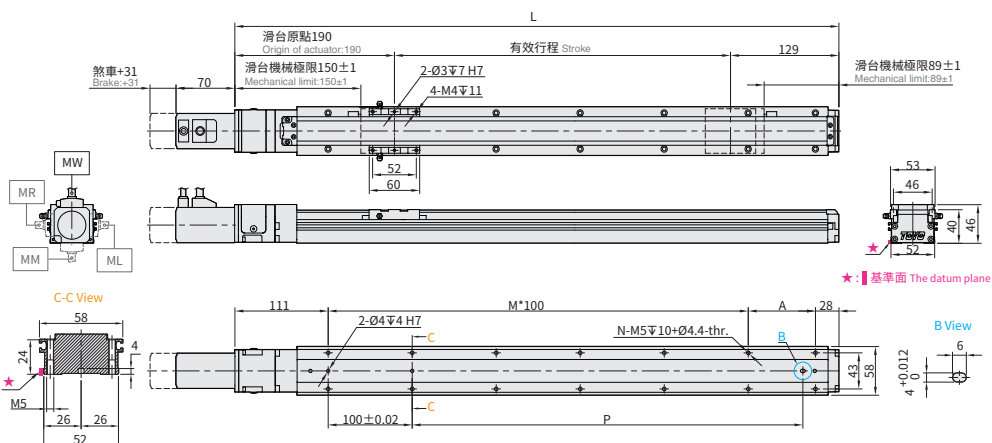
CGLTH5MAZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm

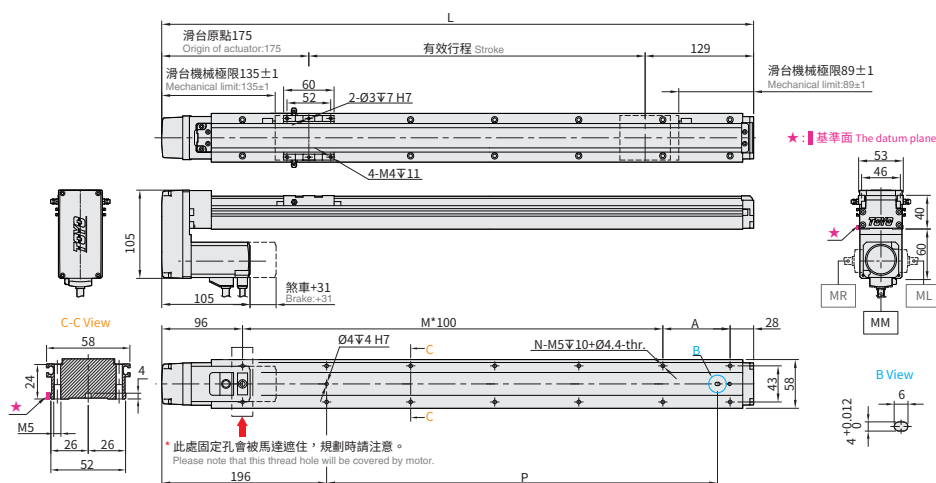


有效行程 Stroke	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
極限行程 Limit Stroke (±1)	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020
L	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269	1319	1369	1419	1469	1519	1569	1619	1669	1719	1769	1819	1869	1919	1969	2019	2069	2119	2169	2219	2269	2319
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
N	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46
P	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
KG	3.06	3.19	3.32	3.45	3.58	3.7	3.83	3.96	4.08	4.21	4.34	4.46	4.59	4.71	4.84	4.97	5.09	5.22	5.35	5.47	5.6	5.73	5.85	5.98	6.1	6.23	6.36	6.48
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	100					93					86	80	76	70	66	63	60	56	53	50	46	43	40	33	30	26	23
	導程 Lead 6	300					280					260	240	230	210	200	190	180	170	160	150	140	130	120	100	90	80	70
	導程 Lead 12	600					560					520	480	460	420	400	380	360	340	320	300	280	260	240	200	180	160	140

※1行程50mm時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用4支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

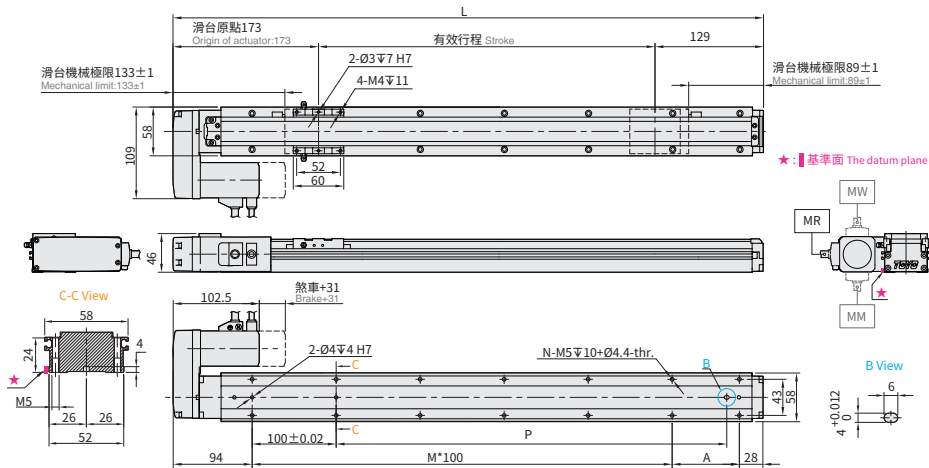
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
極限行程 Limit Stroke (±1)	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020
L	954	1004	1054	1104	1154	1204	1254	1304	1354	1404	1454	1504	1554	1604	1654	1704	1754	1804	1854	1904	1954	2004	2054	2104	2154	2204	2254	2304
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
N	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46
P	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
KG	3.14	3.27	3.4	3.53	3.66	3.78	3.91	4.04	4.16	4.29	4.42	4.54	4.67	4.79	4.92	5.05	5.17	5.3	5.43	5.55	5.68	5.81	5.93	6.06	6.18	6.31	6.44	6.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	100					80					76	70	66	63	60	56	53	50	46	43	40	33	30	26	23		
	導程 Lead 6	300					240					230	210	200	190	180	170	160	150	140	130	120	100	90	80	70		
	導程 Lead 12	600					480					460	420	400	380	360	340	320	300	280	260	240	200	180	160	140		

※1行程50mm時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用4支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

單位 Unit: mm

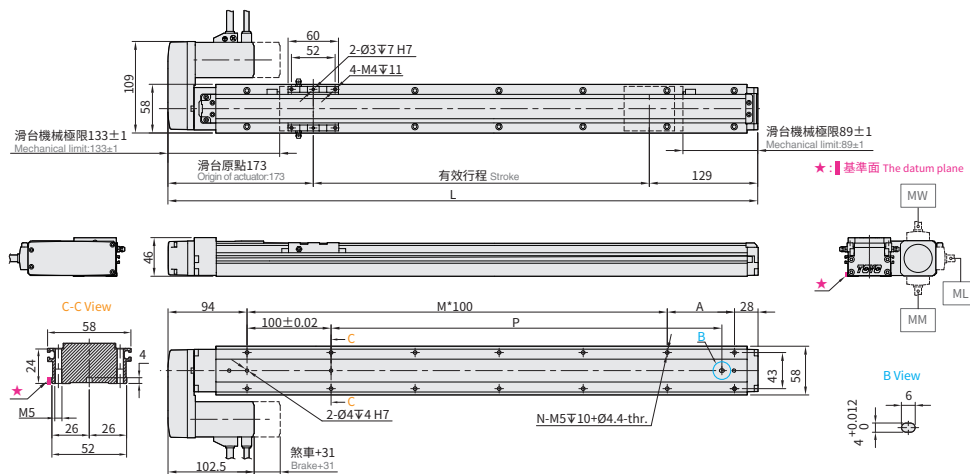


有效行程 Stroke		650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000
極限行程 Limit Stroke (±1)		670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020
線速度 Linear Speed mm/s	L	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652	1702	1752	1802	1852	1902	1952	2002	2052	2102	2152	2202	2252	2302
	A	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30	30
	M	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21
	N	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46
	P	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065
KG		3.14	3.27	3.4	3.53	3.66	3.78	3.91	4.04	4.16	4.29	4.42	4.54	4.67	4.79	4.92	5.05	5.17	5.3	5.43	5.55	5.68	5.81	5.93	6.06	6.18	6.31	6.44	6.56
導程 Lead	導程 Lead 2	100											80	76	70	66	63	60	56	53	50	46	43	43	40	33	30	26	23
	導程 Lead 6	300											240	230	210	200	190	180	170	160	150	140	130	130	120	100	90	80	70
	導程 Lead 12	600											480	460	420	400	380	360	340	320	300	280	260	260	240	200	180	160	140

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

單位 Unit: mm



有效行程 Stroke	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000									
極限行程 Limit Stroke (±1)	670	720	770	820	870	920	970	1020	1070	1120	1170	1220	1270	1320	1370	1420	1470	1520	1570	1620	1670	1720	1770	1820	1870	1920	1970	2020									
L	952	1002	1052	1102	1152	1202	1252	1302	1352	1402	1452	1502	1552	1602	1652	1702	1752	1802	1852	1902	1952	2002	2052	2102	2152	2202	2252	2302									
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80									
M	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21									
N	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	32	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46									
P	715	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065									
KG	3.14	3.27	3.4	3.53	3.66	3.78	3.91	4.04	4.16	4.29	4.42	4.54	4.67	4.79	4.92	5.05	5.17	5.3	5.43	5.55	5.68	5.81	5.93	6.06	6.18	6.31	6.44	6.56									
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	100										80										76	70	66	63	60	56	53	50	46	43	43	40	33	30	26	23
	導程 Lead 6	300										240										230	210	200	190	180	170	160	150	140	130	130	120	100	90	80	70
	導程 Lead 12	600										480										460	420	400	380	360	340	320	300	280	260	260	240	200	180	160	140

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座擋住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGI TH8A7

CGI TH12A7

CGI TH5MA7

CG1TH8MA7

CGLCHEA7

CGLC18A7

CGLCF8AZ
CCLCH10AF

CGLC12AZ

CGLTH8MAZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 2500mm

最高速度
Maximum Speed 1200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 100kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH8MAZ C - L6 - 700 - BC B - MW - 0001

本體型號 Model 選配 Options 特注式樣 Customization Order No.

■ 驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
---	---------

■ 導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

■ 行程
Stroke

700-2500mm
50間隔 50 mm Pitch

■ 馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

■ 馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

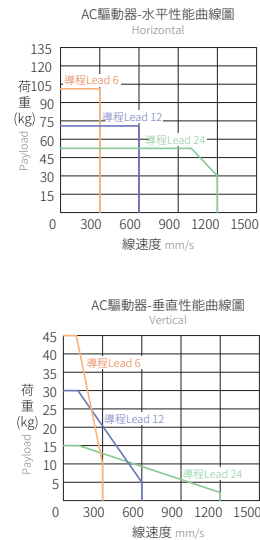
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005		
	馬達 Motor		AZM66AC		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	300	600	1200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	100	70
		垂直使用 Vertical	kg	45	30
	定格推力 Rated Thrust	N	1357	590	338
	標準行程 Stroke (increments)	mm	700-2500mm/50 間隔 (50 increments)		
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14		

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 6 Lead	30kg	1900	165	261
	50kg	1080	88	140
	100kg	450	32	50
導程 12 Lead	20kg	780	175	240
	30kg	530	117	160
	70kg	230	45	62
導程 24 Lead	10kg	540	315	287
	15kg	195	110	100
	50kg	78	42	40

壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 6 Lead	30kg	261	165	1900
	50kg	140	88	1080
	100kg	50	32	450
導程 12 Lead	20kg	240	175	780
	30kg	160	117	530
	70kg	62	45	230
導程 24 Lead	10kg	287	315	540
	15kg	100	110	195
	50kg	40	42	78

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 6 Lead	20kg	270	270
	45kg	120	120
	-	-	-
導程 12 Lead	10kg	480	480
	30kg	160	160
	-	-	-
導程 24 Lead	5kg	550	550
	15kg	185	185
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)	
MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers

內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFIBUS NET

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

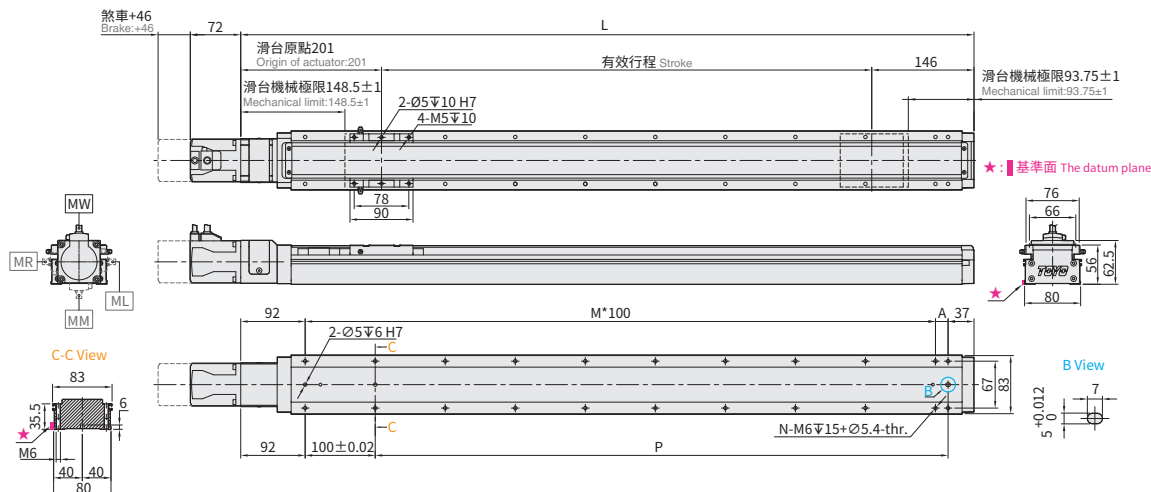
CGLTH8MAZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

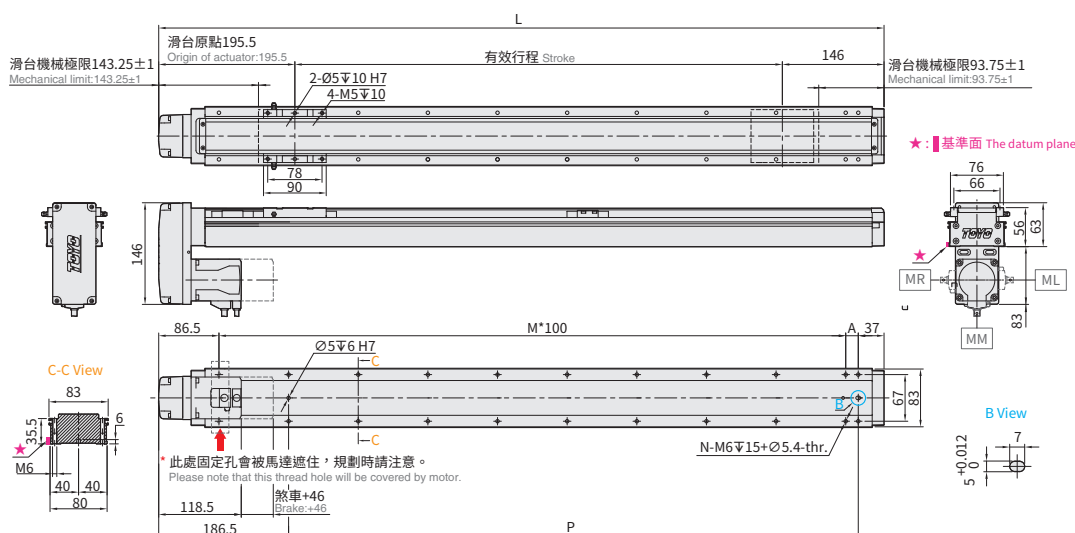
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
極限行程 Limit Stroke (±1)	7145	7645	8145	8645	9145	9645	10145	10645	11145	11645	12145	12645	13145	13645	14145	14645	15145	15645	16145	16645	17145	17645	18145	18645	19145	19645	20145	20645	21145	21645	22145	22645	23145	23645	24145	24645	25145
L	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547	1597	1647	1697	1747	1797	1847	1897	1947	1997	2047	2097	2147	2197	2247	2297	2347	2397	2447	2497	2547	2597	2647	2697	2747	2797	2847
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	24	24	25	25	26	26	27
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	50	50	52	52	54	54	56	56	58
P	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668	1718	1768	1818	1868	1918	1968	2018	2068	2118	2168	2218	2268	2318	2368	2418	2468	2518	2568	2618
KG	668	693	719	746	77	797	822	847	874	899	924	95	975	1002	1029	1055	1082	1105	113	1156	1182	1207	1233	1258	1284	131	1335	1361	1387	1412	1438	1464	1489	1515	1539	1566	1592
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	300										280	260	250	230	220	210	200	190	180	170	160	150	150	140	130	130	120	120	110	110	100	100	90	80	70	60
	導程 Lead 12	600										560	520	500	460	440	420	400	380	360	340	320	300	300	280	260	260	240	240	220	220	200	180	160	140	120	
	導程 Lead 24	1200										1120	1040	1000	920	880	840	800	760	720	680	640	600	600	560	520	520	480	480	440	400	360	320	280	240		

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

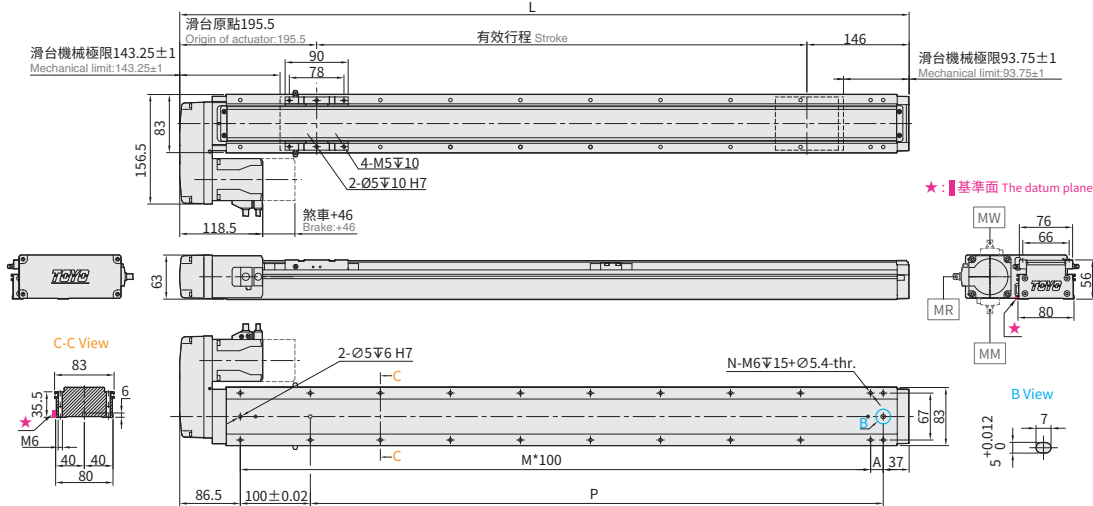
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
極限行程 Limit Stroke (±1)	7145	7645	8145	8645	9145	9645	10145	10645	11145	11645	12145	12645	13145	13645	14145	14645	15145	15645	16145	16645	17145	17645	18145	18645	19145	19645	20145	20645	21145	21645	22145	22645	23145	23645	24145	24645	25145
L	10415	10915	11415	11915	12415	12915	13415	13915	14415	14915	15415	15915	16415	16915	17415	17915	18415	18915	19415	19915	20415	20915	21415	21915	22415	22915	23415	23915	24415	24915	25415	25915	26415	26915	27415	27915	28415
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	24	24	25	25	26	26	27
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	50	50	52	52	54	54	56	56	58
P	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668	1718	1768	1818	1868	1918	1968	2018	2068	2118	2168	2218	2268	2318	2368	2418	2468	2518	2568	2618
KG	688	713	739	766	79	817	842	867	894	919	944	97	995	1022	1049	1075	1102	1125	115	1176	1202	1227	1253	1278	1304	133	1355	1381	1407	1432	1458	1484	1509	1535	1559	1586	1612
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	300										280	260	250	230	220	210	200	190	180	170	160	150	150	140	130	130	120	120	110	110	100	100	90	80	70	60
	導程 Lead 12	600										560	520	500	460	440	420	400	380	360	340	320	300	300	280	260	260	240	240	220	220	200	180	160	140	120	
	導程 Lead 24	1200										1120	1040	1000	920	880	840	800	760	720	680	640	600	600	560	520	520	480	480	440	400	360	320	280	240		

BL 馬達左折 Motor Left Side

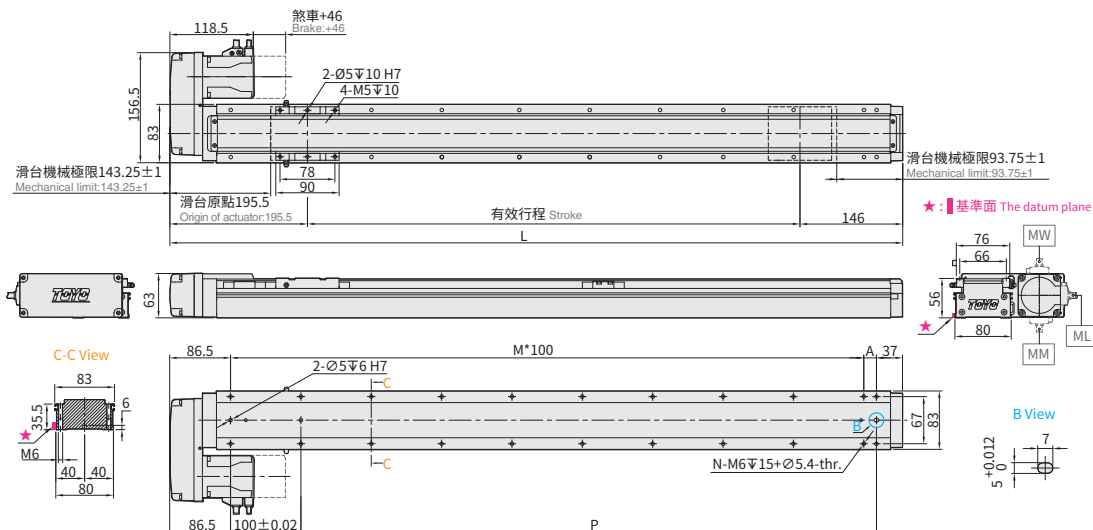
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
極限行程 Limit Stroke (±1)	745	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515
L	10415	10915	11415	11915	12415	12915	13415	13915	14415	14915	15415	15915	16415	16915	17415	17915	18415	18915	19415	19915	20415	20915	21415	21915	22415	22915	23415	23915	24415	24915	25415	25915	26415	26915	27415	27915	28415
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	24	24	25	25	26	26	27
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	50	50	52	52	54	54	56	56	58
P	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668	1718	1768	1818	1868	1918	1968	2018	2068	2118	2168	2218	2268	2318	2368	2418	2468	2518	2568	2618
KG	688	713	739	766	79	817	842	867	894	919	944	97	995	1022	1049	1075	1102	1125	115	1176	1202	1227	1253	1278	1304	133	1355	1381	1407	1432	1458	1484	1509	1535	1559	1586	1612
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	300										280	260	250	230	220	210	200	190	180	170	160	150	150	140	130	130	120	120	110	110	100	100	90	80	70	60
	導程 Lead 12	600										560	520	500	460	440	420	400	380	360	340	320	300	300	280	260	260	240	240	220	220	200	200	180	160	140	120
	導程 Lead 24	1200										1120	1040	1000	920	880	840	800	760	720	680	640	600	600	560	520	520	480	480	440	440	400	400	360	320	280	240

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450	2500
極限行程 Limit Stroke (±1)	745	765	815	865	915	965	1015	1065	1115	1165	1215	1265	1315	1365	1415	1465	1515	1565	1615	1665	1715	1765	1815	1865	1915	1965	2015	2065	2115	2165	2215	2265	2315	2365	2415	2465	2515
L	10415	10915	11415	11915	12415	12915	13415	13915	14415	14915	15415	15915	16415	16915	17415	17915	18415	18915	19415	19915	20415	20915	21415	21915	22415	22915	23415	23915	24415	24915	25415	25915	26415	26915	27415	27915	28415
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18
M	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	14	15	15	16	16	17	17	18	18	19	19	20	20	21	21	22	22	23	23	24	24	25	25	26	26	27
N	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	32	34	34	36	36	38	38	40	40	42	42	44	44	46	46	48	48	50	50	52	52	54	54	56	56	58
P	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	1368	1418	1468	1518	1568	1618	1668	1718	1768	1818	1868	1918	1968	2018	2068	2118	2168	2218	2268	2318	2368	2418	2468	2518	2568	2618
KG	688	713	739	766	79	817	842	867	894	919	944	97	995	1022	1049	1075	1102	1125	115	1176	1202	1227	1253	1278	1304	133	1355	1381	1407	1432	1458	1484	1509	1535	1559	1586	1612
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	300										280	260	250	230	220	210	200	190	180	170	160	150	150	140	130	130	120	120	110	110	100	100	90	80	70	60
	導程 Lead 12	600										560	520	500	460	440	420	400	380	360	340	320	300	300	280	260	260	240	240	220	220	200	200	180	160	140	120
	導程 Lead 24	1200										1120	1040	1000	920	880	840	800	760	720	680	640	600	600	560	520	520	480	480	440	440	400	400	360	320	280	240

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGLTH8AZ

CGLTH12AZ

CGLTH5MAZ

CGLTH8MAZ

CGLCH5AZ

CGLCH8AZ

CGLCH12AZ

CGLCH5AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1000mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 40kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCH5AZ K - L2 - 100 - BC B - MW - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

導程
Lead

2	2mm
6	6mm
12	12mm

行程
Stroke

50-1000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

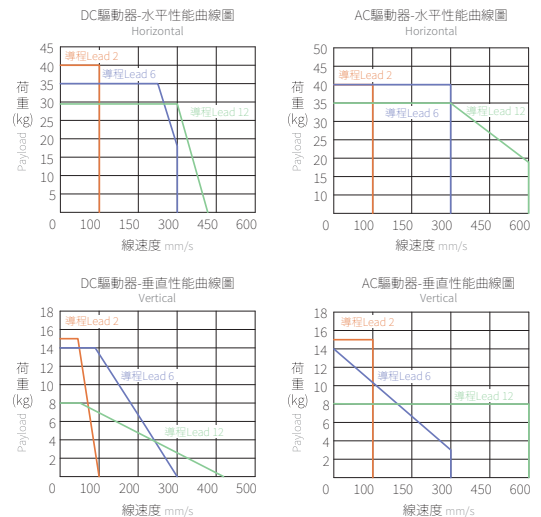
基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.005					
	馬達 Motor			AZM46AK			AZM46AC※2		
	螺桿導程 Lead		mm	2	6	12	2	6	12
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	3000	3000	2100	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1		mm/s	100	300	420	100	300	600
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	40	35	29	40	40	35
		垂直使用 Vertical	kg	15	14	8	15	14	8
	定格推力 Rated Thrust		N	800	300	100	800	300	100
	標準行程 Stroke (increments)		mm	50-1000mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration		G	0.03	0.1	0.2	0.03	0.1	0.2
	馬達尺寸 Motor Size		mm	42□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø		mm	C7 Ø10					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 AZM46AC(AC 驅動器) 水平使用時，長時間連續轉動導致馬達過熱，請增加散熱方案或降低運轉電流（建議值 50%）。When operating the motor (AZM46AC) horizontally for extended periods of continuous operation, it may lead to motor overheating. Please implement additional heat dissipation measures or reduce the operating current (recommended value: 50%).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	2500	157	250
	20kg	1120	70	112
	40kg	320	26	42
導程 6 Lead	10kg	1400	122	184
	20kg	650	52	79
	40kg	260	17	26
導程 12 Lead	6kg	800	182	240
	15kg	290	62	82
	35kg	95	17	23

壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	250	157	2500
	20kg	112	70	1120
	40kg	42	26	320
導程 6 Lead	10kg	184	122	1400
	20kg	79	52	650
	40kg	26	17	260
導程 12 Lead	6kg	240	182	800
	15kg	82	62	290
	35kg	23	17	95

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 2 Lead	5kg	346	346
	15kg	115	115
	-	-	-
導程 6 Lead	3kg	463	463
	14kg	99	99
	-	-	-
導程 12 Lead	2.5kg	465	465
	8kg	146	146
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)			
MY	73		
MP	73		
MR	115		

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加速減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet 型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

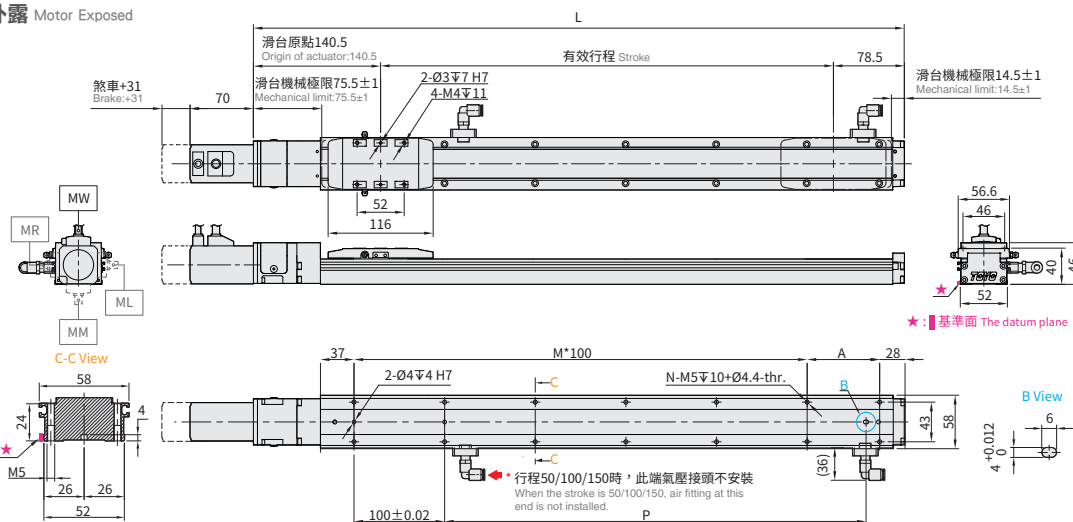
CGLCH5AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm



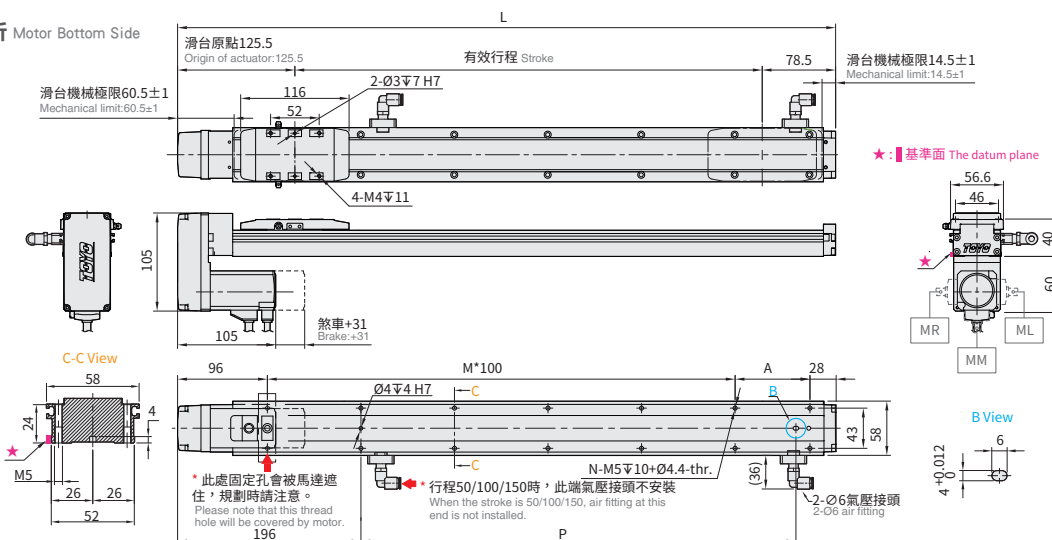
有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	269	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.06	1.19	1.32	1.44	1.57	1.69	1.82	1.95	2.07	2.2	2.33	2.45	2.58	2.71	2.83	2.96	3.08	3.21	3.34	3.46
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2 AC/DC	100										90	80	70	63	53	50	43	40	36
	導程 Lead 6 AC/DC	300										270	240	210	190	160	150	130	120	110
	導程 Lead 12 AC	600										540	480	420	380	320	300	260	240	220
	DC	420																		

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



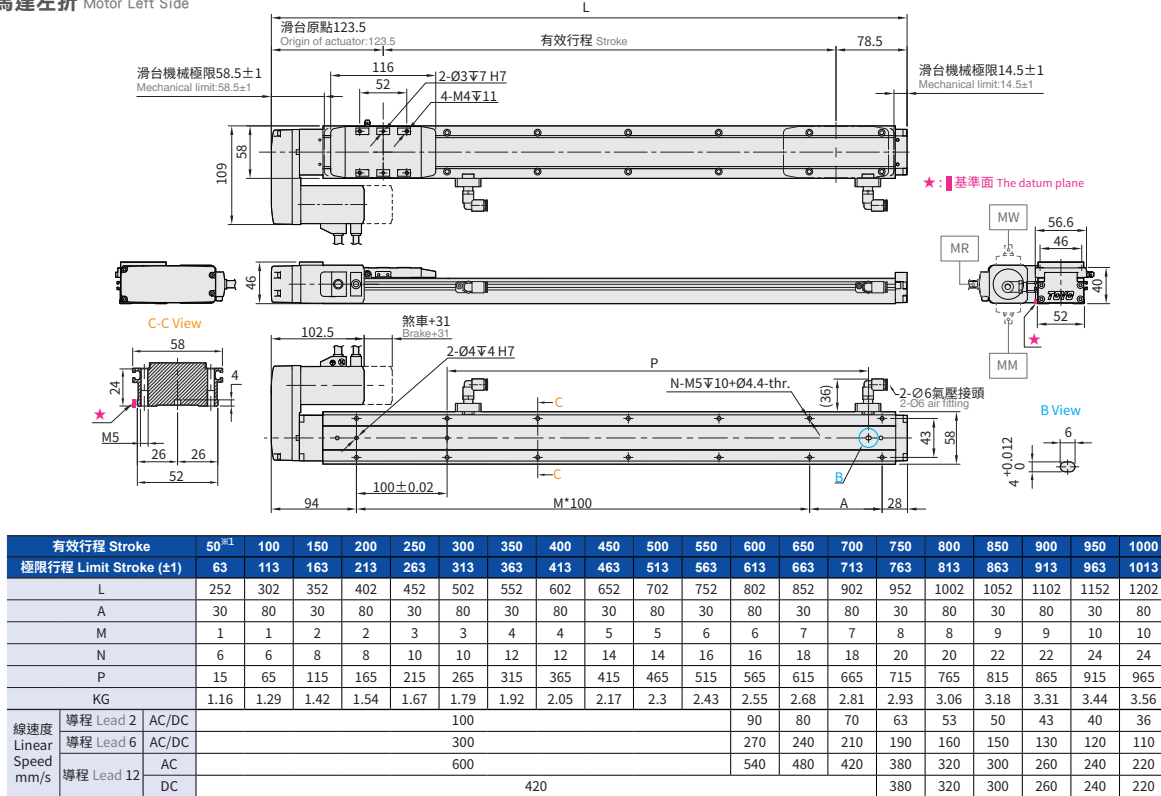
有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2 AC/DC	100										90	80	70	63	53	50	43	40	36
	導程 Lead 6 AC/DC	300										270	240	210	190	160	150	130	120	110
	導程 Lead 12 AC	600										540	480	420	380	320	300	260	240	220
	DC	420																		

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

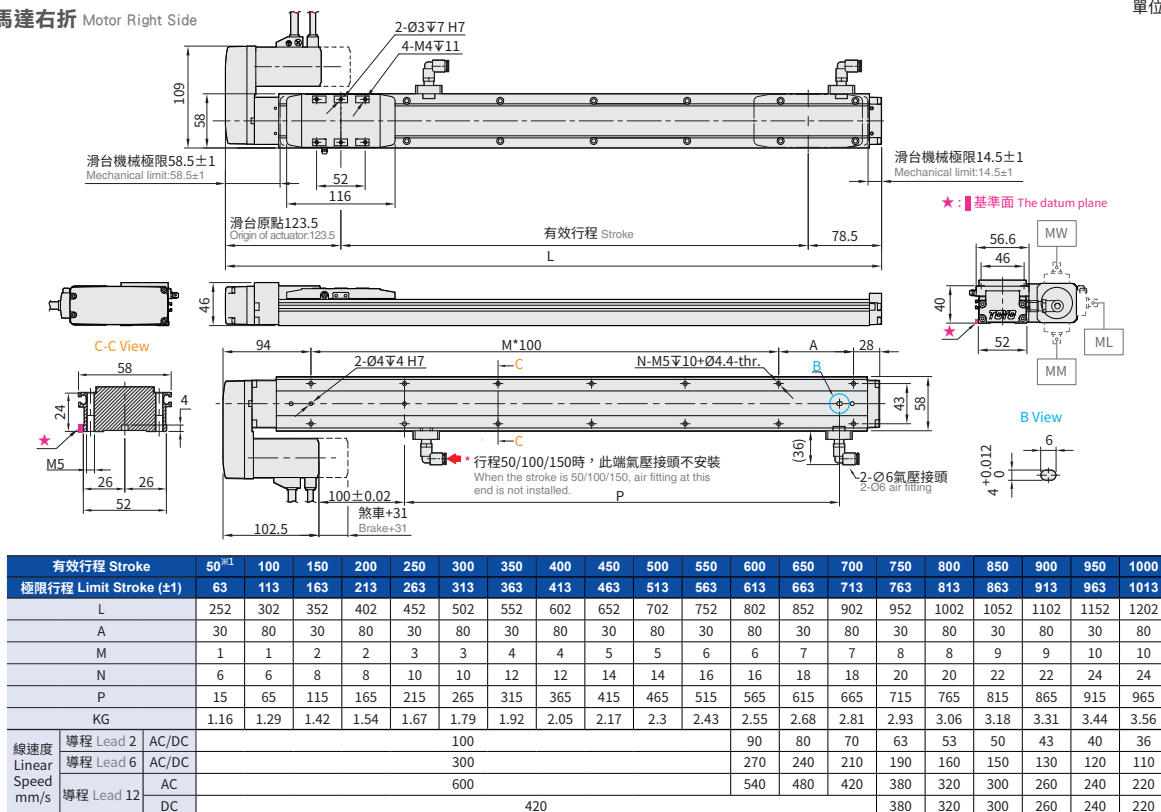


※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit: mm



※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被底座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

※1行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLCH8AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 1200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 100kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCH8AZ K - L6 - 100 - BC B - MW - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No

■ 驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

■ 導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

■ 行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

■ 馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

■ 馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

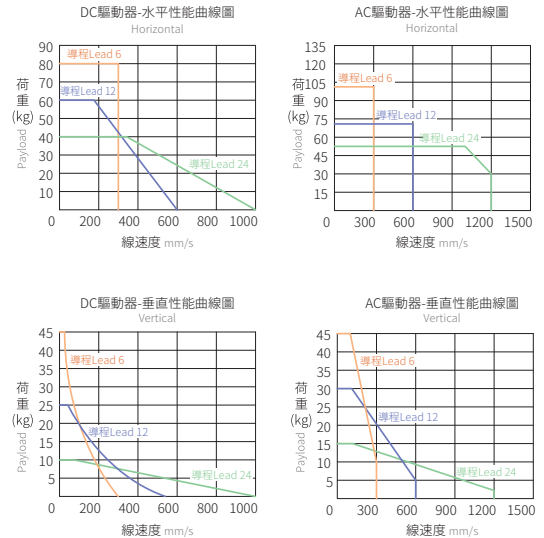
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor		AZM66AK			AZM66AC		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	2500	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	300	600	1000	300	600	1200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	80	60	40	100	70
		垂直使用 Vertical	kg	45	25	10	45	30
	定格推力 Rated Thrust	N	1112	540	278	1357	590	338
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation					壁掛安裝 Wall Installation					垂直安裝 Vertical Installation				
		A	B	C		A	B	C		A	C			
導程 6 Lead	30kg	1900	165	261	導程 6 Lead	30kg	261	165	1900	導程 6 Lead	20kg	270	270	
	50kg	1080	88	140		50kg	140	88	1080		45kg	120	120	
	100kg	450	32	50		100kg	50	32	450		-	-	-	
導程 12 Lead	20kg	780	175	240	導程 12 Lead	20kg	240	175	780	導程 12 Lead	10kg	480	480	
	30kg	530	117	160		30kg	160	117	530		30kg	160	160	
	70kg	230	45	62		70kg	62	45	230		-	-	-	
導程 24 Lead	10kg	540	315	287	導程 24 Lead	10kg	287	315	540	導程 24 Lead	5kg	550	550	
	15kg	195	110	100		15kg	100	110	195		15kg	185	185	
	50kg	78	42	40		50kg	40	42	78		-	-	-	

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)	
MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet 型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

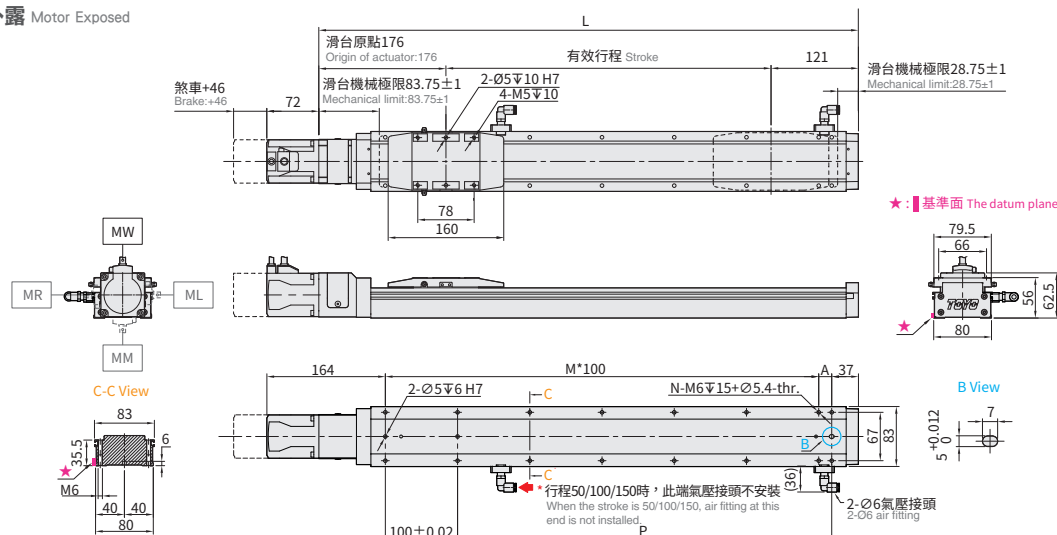
CGLCH8AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm

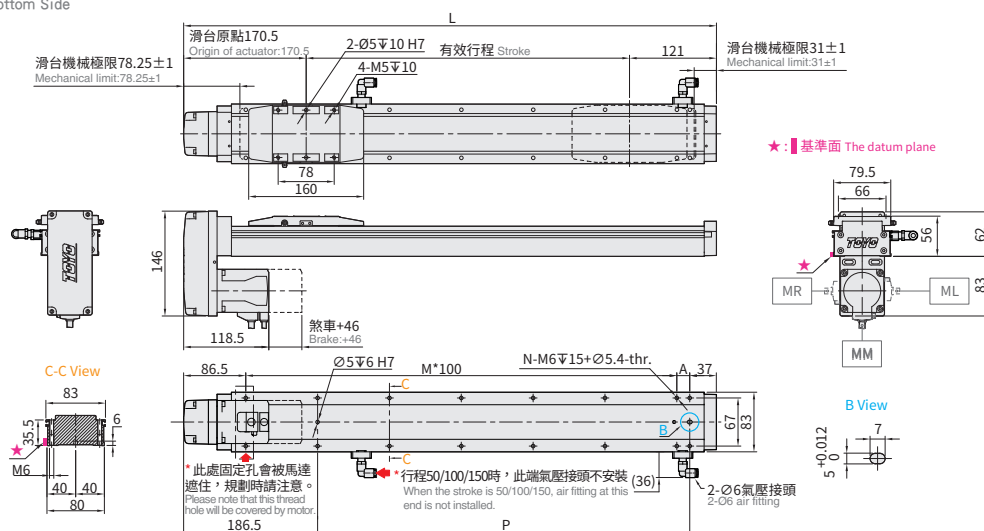


有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5
L		347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318
KG		2.31	2.61	2.9	3.2	3.49	3.79	4.09	4.38	4.68	4.96	5.27	5.57	5.87	6.16	6.46	6.75	7.05	7.35	7.64	7.94	8.24	8.53	8.83	9.13	9.42
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC	300												270 240 210 190 170 160 140 130 120 110 100 90											
	導程 Lead 12	AC/DC	600												540 480 420 380 340 320 280 260 240 220 200 180											
	導程 Lead 24	AC	1200												1000 960 840 760 680 640 560 520 480 440 400 360											
		DC	1000												960 840 760 680 640 560 520 480 440 400 360											

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm

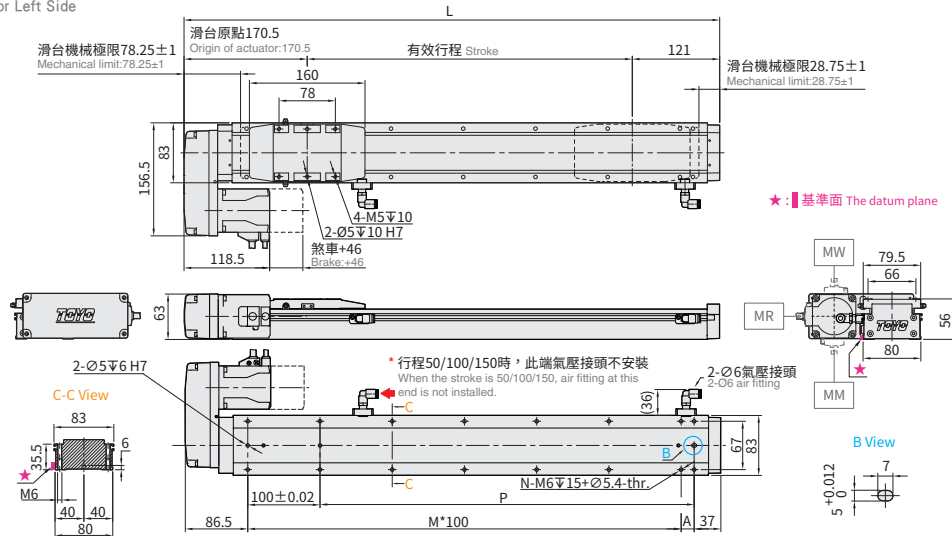


有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250																						
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5																						
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5																						
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18																						
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14																						
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32																						
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318																						
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79																						
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC												300												270												240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC												600												540												480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	AC												1200												1000												960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
		DC												1000																								960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

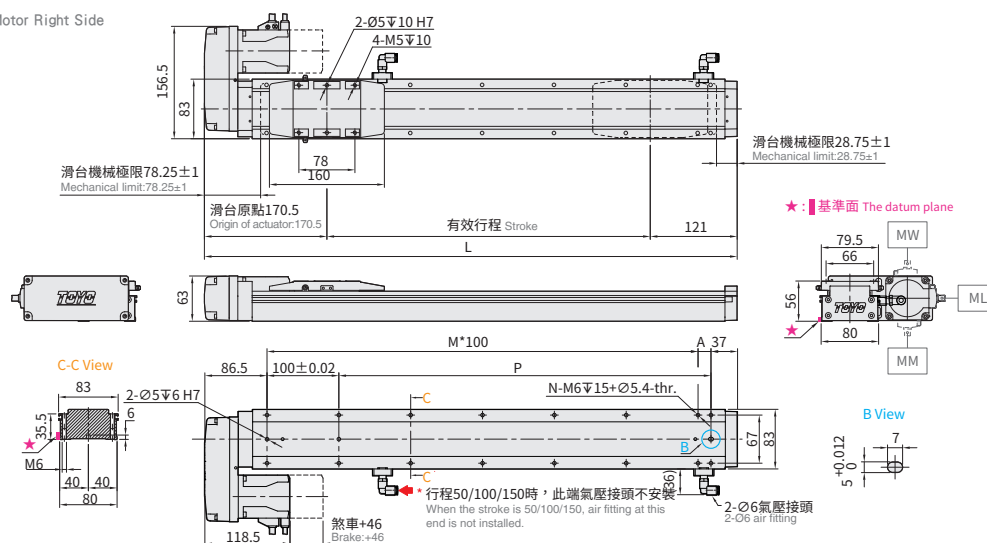


有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250													
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5													
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5													
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18													
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14													
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32													
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318													
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79													
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC													300													270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC													600													540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24														1200													1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
		DC														1000													960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250															
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5															
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5															
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18															
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14															
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32															
P		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318															
KG		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79															
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC/DC														300														270	240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	AC/DC														600														540	480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	AC														1200														1000	960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360
	DC	DC														1000														960	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360	

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH

CGLTH3AZ

CGLTH5AZ

CGLTH8AZ

CGLTH12AZ

CGLTH5MAZ

CGLTH8MAZ

CGLCH5AZ

CGLCH8AZ

CGLCH12AZ

CGLCH12AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 1200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 110kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCH12AZ K- L6 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

■ 驅動器類型
Driver type

C	AC 110V
K	DC 24V

■ 導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

■ 行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

■ 馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

■ 馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

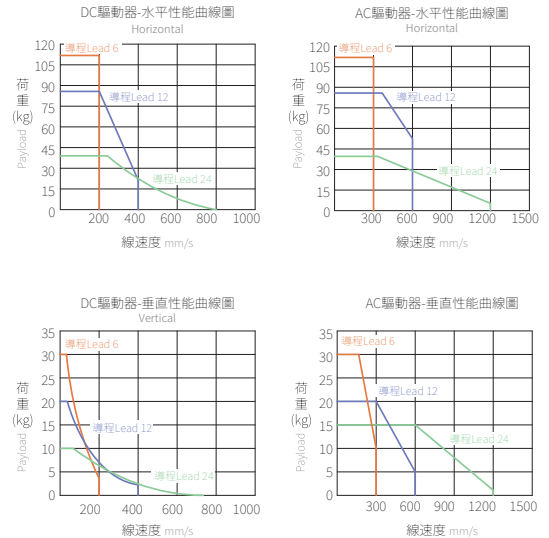
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor		AZM66AK			AZM66AC		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000	2000	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed※1	mm/s	200	400	800	300	600	1200
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	110	88	40	110	88
		垂直使用 Vertical	kg	30	20	10	30	20
	定格推力 Rated Thrust	N	1112	540	278	1357	590	338
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation				壁掛安裝 Wall Installation				垂直安裝 Vertical Installation					
	A	B	C		A	B	C		A	C			
導程 6 Lead	60kg	1990	165	268	導程 6 Lead	60kg	268	165	1990	導程 6 Lead	20kg	1250	1250
	80kg	1428	113	184		80kg	184	113	1428		30kg	830	830
	110kg	963	70	114		110kg	114	70	963		-	-	-
導程 12 Lead	60kg	1538	346	483	導程 12 Lead	60kg	483	346	1538	導程 12 Lead	10kg	2250	2250
	70kg	1300	290	406		70kg	406	290	1300		20kg	1120	1120
	88kg	1010	222	311		88kg	311	222	1010		-	-	-
導程 24 Lead	20kg	1285	753	693	導程 24 Lead	20kg	693	753	1285	導程 24 Lead	7kg	1840	1840
	30kg	835	487	450		30kg	450	487	835		10kg	1280	1280
	40kg	613	355	328		40kg	328	355	613		-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)	
MY	606
MP	606
MR	1168

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10,000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

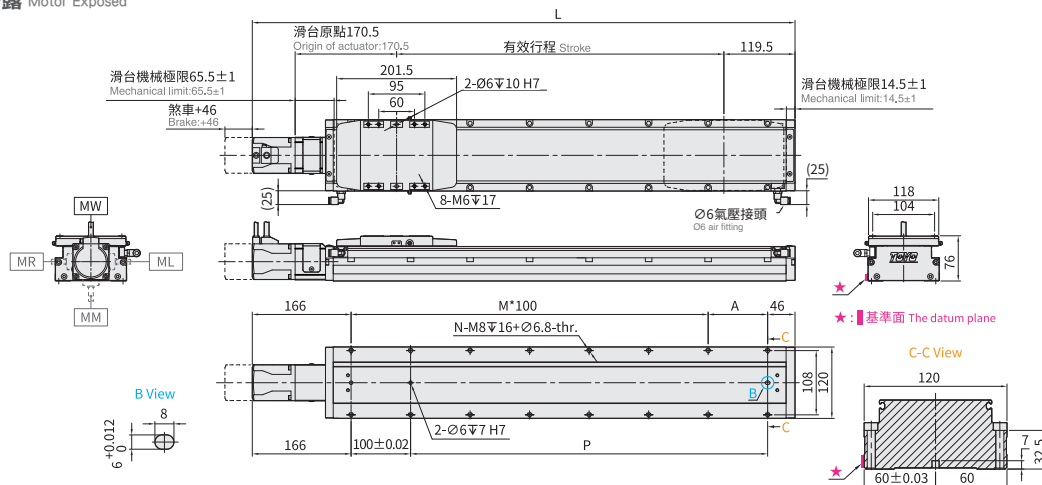
CGLCH12AZ



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm



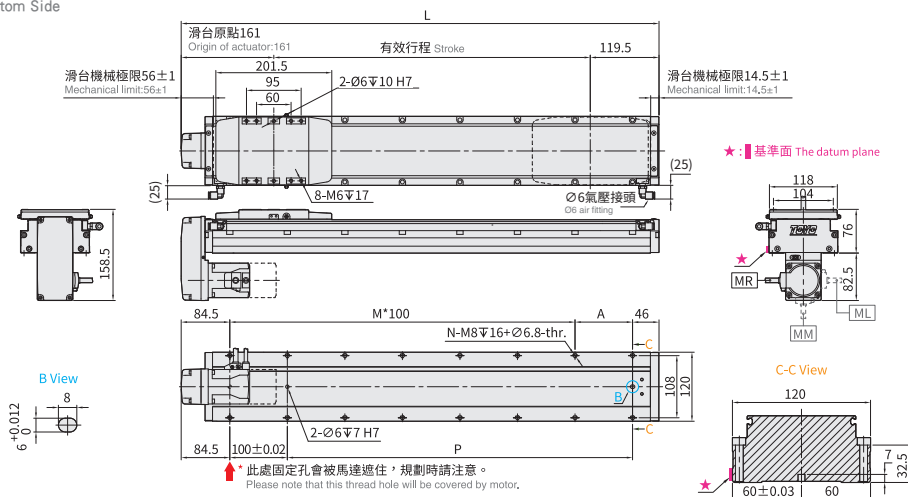
有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)		58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5		
L		412	462	512	562	612	662	712	762	812	862	912	962	1012	1062	1112	1162	1212	1262	1312	1362	1412	1462	1512	1562	1612		
A		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
M		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13		
N		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30		
P		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
KG		5.05	5.4	5.75	6.1	6.45	6.8	7.15	7.5	7.85	8.2	8.55	8.9	9.25	9.6	9.95	10.3	10.65	11	11.35	11.7	12.05	12.4	12.75	13.1	13.45		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210		190	170	160	140	130	120	110	100
		DC	200																	190	170	160	140	130	120	110	100	
	導程 Lead 12	AC	600													540		480	420		380	340	320	280	260	240	220	200
		DC	400																	380	340	320	280	260	240	220	200	
	導程 Lead 24	AC	1200													1080		960	840		760	680	640	560	520	480	440	400
		DC	800																	760	680	640	560	520	480	440	400	

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



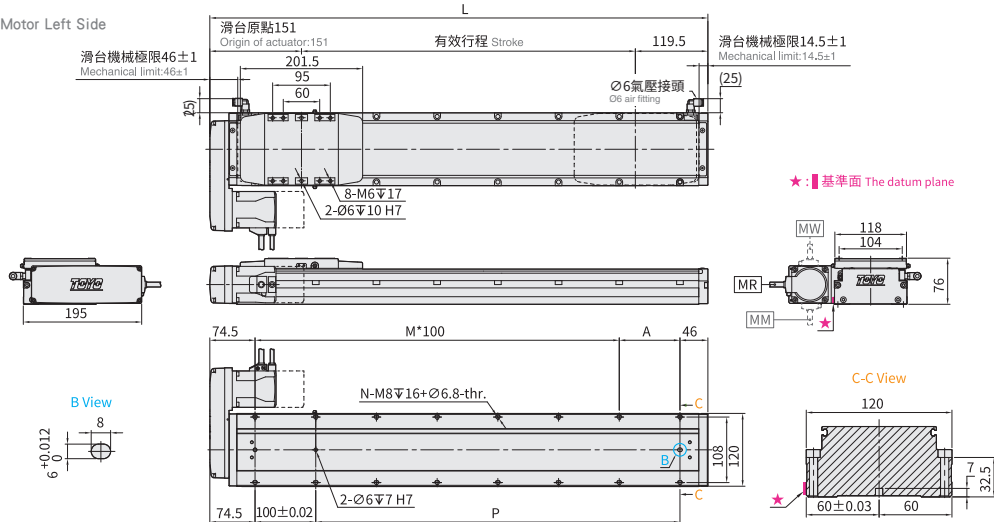
有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250			
極限行程 Limit Stroke (±1)		58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5			
L		330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5	1130.5	1180.5	1230.5	1280.5	1330.5	1380.5	1430.5	1480.5	1530.5			
A		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100			
M		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13			
N		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30			
P		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300			
KG		5.21	5.56	5.91	6.26	6.61	6.96	7.31	7.66	8.01	8.36	8.71	9.06	9.41	9.76	10.11	10.46	10.81	11.16	11.51	11.86	12.21	12.56	12.91	13.26	13.61			
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210	190	170	160	140	130	120	110	100		
		DC	200																	190	170	160	140	130	120	110	100		
	導程 Lead 12	AC	600													540		480	420			380	340	320	280	260	240	220	200
		DC	400																			380	340	320	280	260	240	220	200
	導程 Lead 24	AC	1200													1080		960	840			760	680	640	560	520	480	440	400
		DC	800																			760	680	640	560	520	480	440	400

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

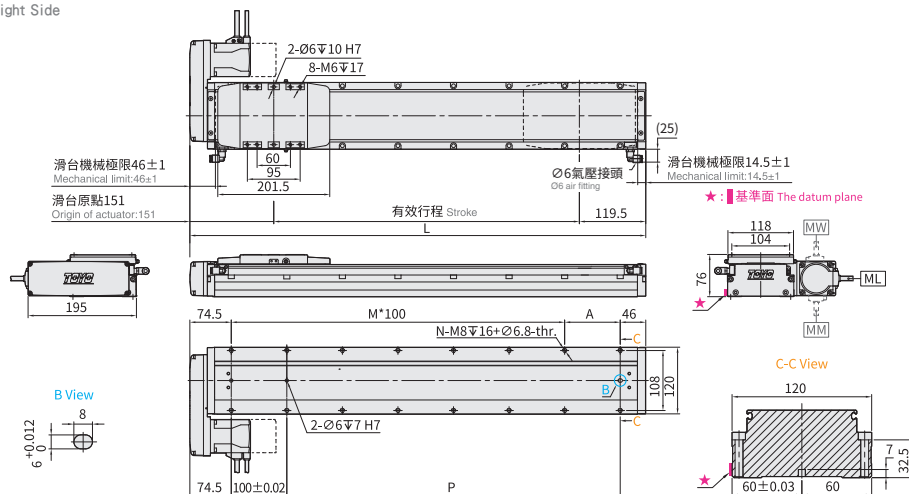


有效行程 Stroke			50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)			58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5		
L			320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5		
A			100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100		
M			1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13		
N			6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30		
P			100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300		
KG			5.25	5.6	5.95	6.3	6.65	7	7.35	7.7	8.05	8.4	8.75	9.1	9.45	9.8	10.15	10.5	10.85	11.2	11.55	11.9	12.25	12.6	12.95	13.3	13.65		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210		190	170	160	140	130	120	110	100	
		DC	200																	190	170	160	140	130	120	110	200		
	導程 Lead 12	AC	600															540	480	420		380	340	320	280	260	240	220	400
		DC	400																		380	340	320	280	260	240	220	200	
	導程 Lead 24	AC	1200													1080		960	840		760	680	640	560	520	480	440	400	
		DC	800																		760	680	640	560	520	480	440	400	

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250			
極限行程 Limit Stroke (±1)		58.5	108.5	158.5	208.5	258.5	308.5	358.5	408.5	458.5	508.5	558.5	608.5	658.5	708.5	758.5	808.5	858.5	908.5	958.5	1008.5	1058.5	1108.5	1158.5	1208.5	1258.5			
L		320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5			
A		100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100			
M		1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13			
N		6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30			
P		100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300			
KG		5.25	5.6	5.95	6.3	6.65	7	7.35	7.7	8.05	8.4	8.75	9.1	9.45	9.8	10.15	10.5	10.85	11.2	11.55	11.9	12.25	12.6	12.95	13.3	13.65			
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	AC	300													270		240	210		190	170	160	140	130	120	110	100	
		DC	200																	190	170	160	140	130	120	110	200		
	導程 Lead 12	AC	600															540	480	420		380	340	320	280	260	240	220	400
		DC	400																		380	340	320	280	260	240	220	200	
	導程 Lead 24	AC	1200															1080	960	840		760	680	640	560	520	480	440	400
		DC	800																		760	680	640	560	520	480	440	400	

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

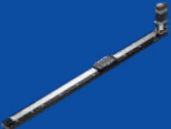
Memo

CGLTBAZ

軌道內嵌式皮帶驅動系列

Built-in Linear Motion Guide Belt Drive Actuator-Slider Type

Contents

小型 SMALL		本體寬幅 52mm Width 最大行程 3000mm.....070 Max. stroke 連續可搬重量 5kg Continuous payload
中型 MEDIUM		本體寬幅 80mm Width 最大行程 3000mm.....074 Max. stroke 連續可搬重量 12kg Continuous payload
小型 SMALL		本體寬幅 52mm Width 最大行程 3000mm.....078 Max. stroke 連續可搬重量 5kg Continuous payload
中型 MEDIUM		本體寬幅 80mm Width 最大行程 3000mm.....082 Max. stroke 連續可搬重量 12kg Continuous payload

規格索引

Spec Index

CGLTB 軌道內嵌式皮帶驅動系列
CGLTB Built-in Linear Motion Guide Belt Drive Actuator-Slider Type

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕様 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width (mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	皮帶規格 Belt Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 ^{*1} Maximum Speed (mm/s)	
						寬度 Belt Width(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical		
一般環境 Standard	皮帶 Belt	CGLTB5AZ	AZM48AK (DC)	52	±0.06	9	32	5	-	1067	
			AZM48AC (AC)							1067	
		CGLTB8AZ	AZM66AK (DC)	80	±0.06	8	60	8(AC) / 12(DC)	-	2000	
			AZM66AC (AC)							2000	
無塵環境 Cleanroom		CGLCB5AZ	AZM48AK (DC)	52	±0.06	9	32	5	-	1067	
			AZM48AC (AC)							1067	
		CGLCB8AZ	AZM66AK (DC)	80	±0.06	8	60	8(AC) / 12(DC)	-	2000	
			AZM66AC (AC)							2000	

*1: 最高速度的使用條件有限制，請參閱各仕樣內頁的速度 - 荷重曲線圖。
The working condition of max. speed is restricted limited. Please refer to the curve graph of speed and loading in this catalog.

*2: 標準行程內的黑色數字，代表該行程內可使用的最高安全速度。若超過此速度，機械手可能會有嚴重共振產生。
The number written in the column means the highest safe speed within stroke.
If the speed is over the value shown in the chart, the vibration will be caused on the actuator.



標準行程及最高使用速度 ^{*2} Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																												代表速度 Speed		頁數 Page
行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000				
																												1067		
																												070		
																												2000		
																												074		
																												1067		
																												078		
																												1067		
																												2000		
																												082		
																												2000		

CGLTB5AZ



皮帶驅動 Belt Driver



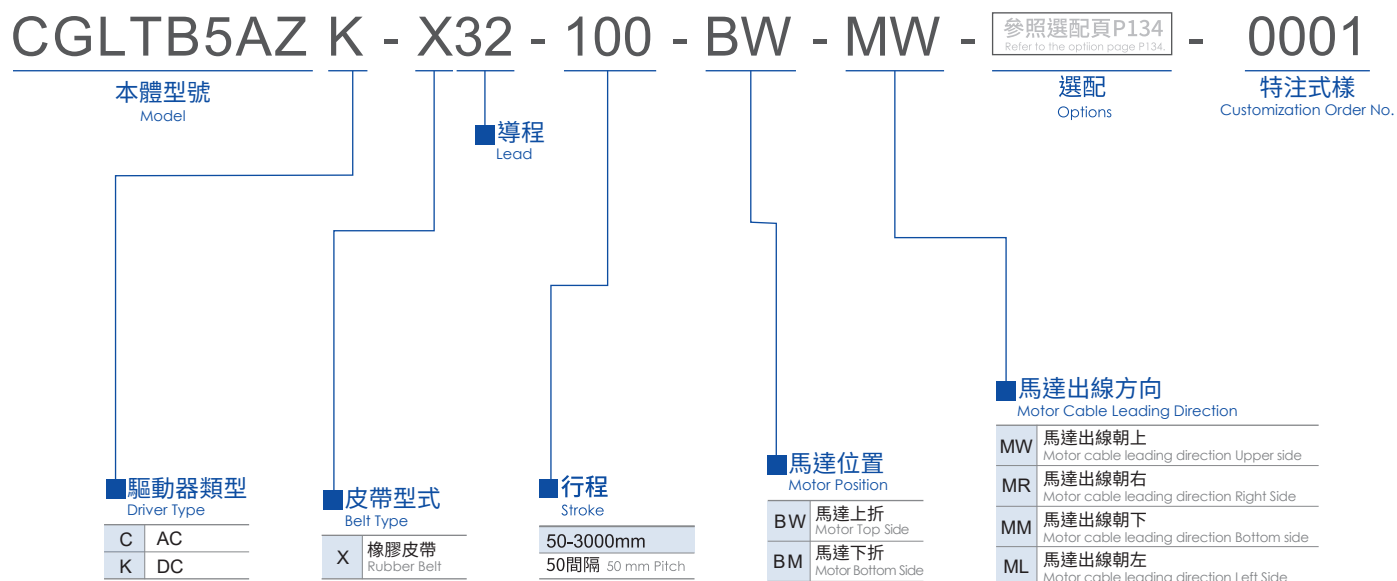
最大行程
Maximum Stroke 3000mm

最高速度
Maximum Speed 1067mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 5kg

型號表示方式 Ordering Method

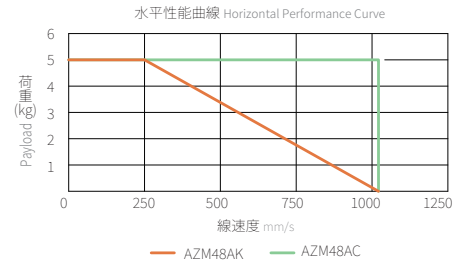


*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.06	
	馬達 Motor		AZM48AK	AZM48AC
	皮帶導程 Lead	mm	32	
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	1067	1067
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	5
		垂直使用 Vertical	kg	-
	定格推力 Rated Thrust	N	130	
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	42□	
	皮帶寬度 Ball Screw Ø	mm	9	

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	622	64	65
3kg	380	36	38
5kg	168	14	15

(單位 Unit : mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	65	64	622
3kg	38	36	380
5kg	15	14	168

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)

MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 例吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達減速設定 0.4 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.
						

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

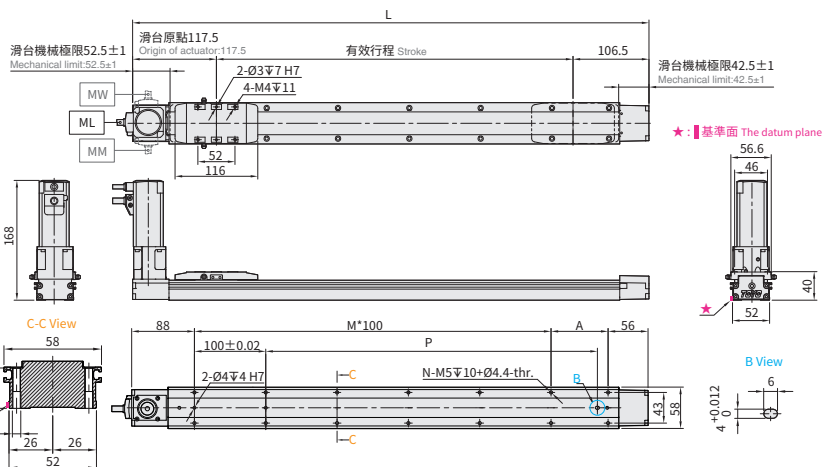
CGLTB5AZ



皮帶驅動 Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

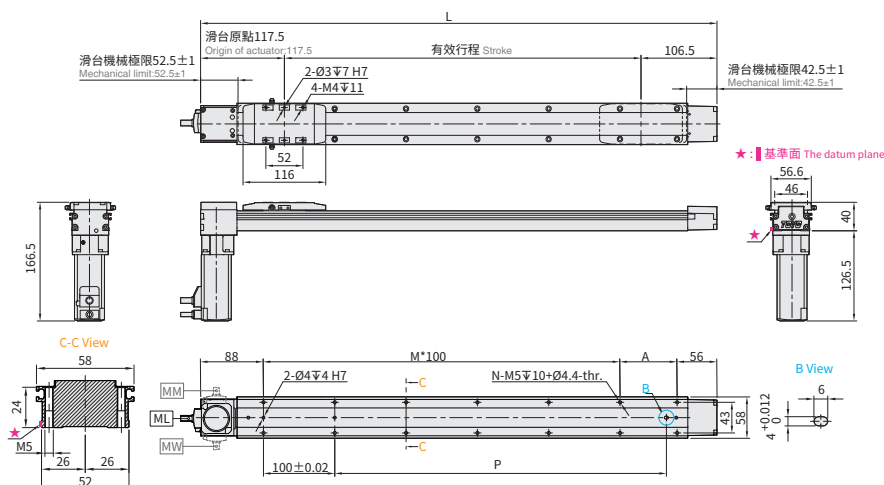


有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
極限行程 Limit Stroke (±1)	513	613	713	813	913	1013	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313	2413	2513	2613	2713	2813	2913	3013
L	724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224
A	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
N	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64
P	465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965
KG	1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78
線速度 Linear Speed mm/s	1067																									
導程 Lead 32																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 + 224；極限行程為有效行程 + 13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
極限行程 Limit Stroke (±1)	513	613	713	813	913	1013	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313	2413	2513	2613	2713	2813	2913	3013
L	724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224
A	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80
M	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
N	14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64
P	465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965
KG	1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78
線速度 Linear Speed mm/s	1067																									
導程 Lead 32																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 + 224；極限行程為有效行程 + 13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

Memo

CGLTB8AZ



皮帶驅動
Belt Driver



最大行程
Maximum Stroke 3000mm

最高速度
Maximum Speed 2000mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 12kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTB8AZ K - X60 - 100 - BW - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

導程
Lead

驅動器類型
Driver Type

C	AC
K	DC

皮帶型式
Belt Type

X	橡膠皮帶 Rubber Belt
---	---------------------

行程
Stroke

50-3000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BW	馬達上折 Motor Top Side
BM	馬達下折 Motor Bottom Side

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

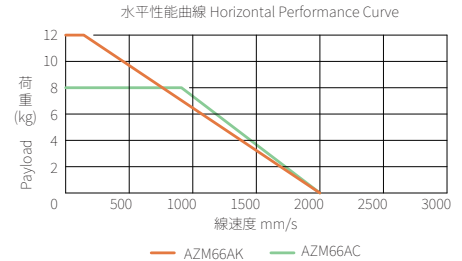
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

特注式樣
Customization Order No.

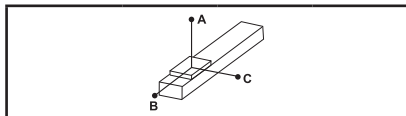
基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.06	
	馬達 Motor		AZM66AK	AZM66AC
	皮帶導程 Lead	mm	60	
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	2000	2000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	12
		垂直使用 Vertical	kg	8
	定格推力 Rated Thrust	N	109	130
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□	
	皮帶寬度 Ball Screw Ø	mm	8	

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram

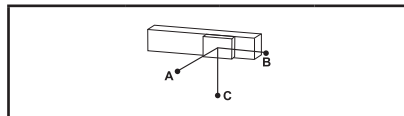


容許負載力距表 Allowable Overhang



(單位 Unit: mm)

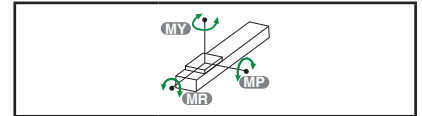
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	1110	126	132
5kg	427	90	94
12kg	256	73	77



(單位 Unit: mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	132	126	1110
5kg	94	90	427
12kg	77	73	256

靜額定扭矩 Static Loading Moment



(單位 Unit: N.m)

MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。

Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我司業務。

Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加速減速設定 0.4 秒計算。

Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

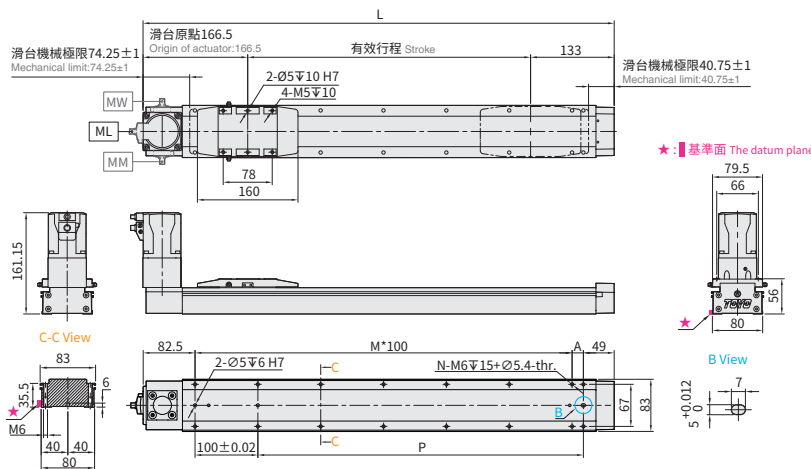
CGLTB8AZ



皮帶驅動 Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

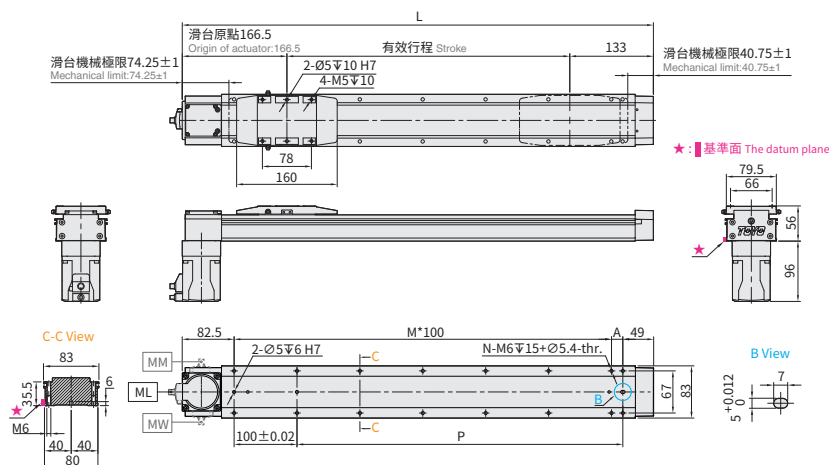


有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
極限行程 Limit Stroke (±1)	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5
L	799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5
A	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68
M	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
N	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66
P	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068
KG	4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91
線速度 Linear Speed mm/s	2000																									
導程 Lead	60																									

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L= 行程 +300; 極限行程為有效行程 +24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000
極限行程 Limit Stroke (±1)	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5
L	799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5
A	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68
M	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31
N	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66
P	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068
KG	4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91
線速度 Linear Speed mm/s	2000																									
導程 Lead	60																									

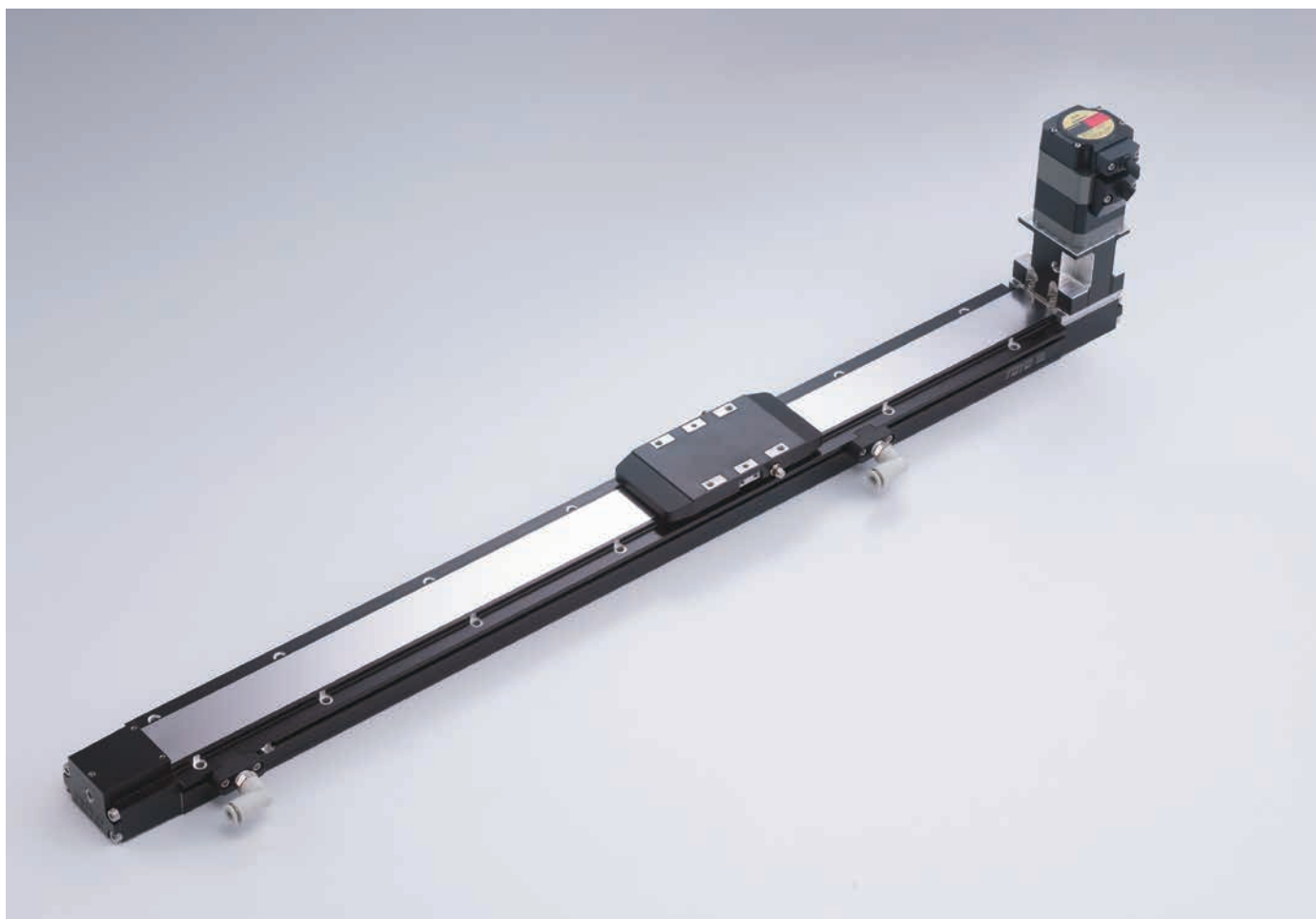
※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L= 行程 +300; 極限行程為有效行程 +24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

CGLTB
GLTB5A2
GLTB8A2
GLCB5A2
GLCB8A2

CGLCB5AZ



皮帶驅動
Belt Driver



最大行程
Maximum Stroke

3000mm

最高速度
Maximum Speed

1067mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension

42□mm

最大可搬重量
Max Payload

5kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCB5AZ K - X32 - 100 - BW - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

導程
Lead

選配
Options

特注式樣
Customization Order No

驅動器類型
Driver Type

C	AC
K	DC

皮帶型式
Belt Type

X	橡膠皮帶 Rubber Belt
---	---------------------

行程
Stroke

50-3000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BW	馬達上折 Motor Top Side
BM	馬達下折 Motor Bottom Side

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

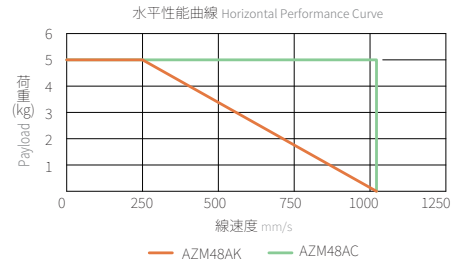
MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.06	
	馬達 Motor		AZM48AK	AZM48AC
	皮帶導程 Lead	mm	32	
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	1067	1067
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	5
		垂直使用 Vertical	kg	-
	定格推力 Rated Thrust	N	130	
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	42□	
	皮帶寬度 Ball Screw Ø	mm	9	

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載距表 Allowable Overhang

(單位 Unit : mm)

水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	622	64	65
3kg	380	36	38
5kg	168	14	15

(單位 Unit : mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	65	64	622
3kg	38	36	380
5kg	15	14	168

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)

MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達減速設定 0.4 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

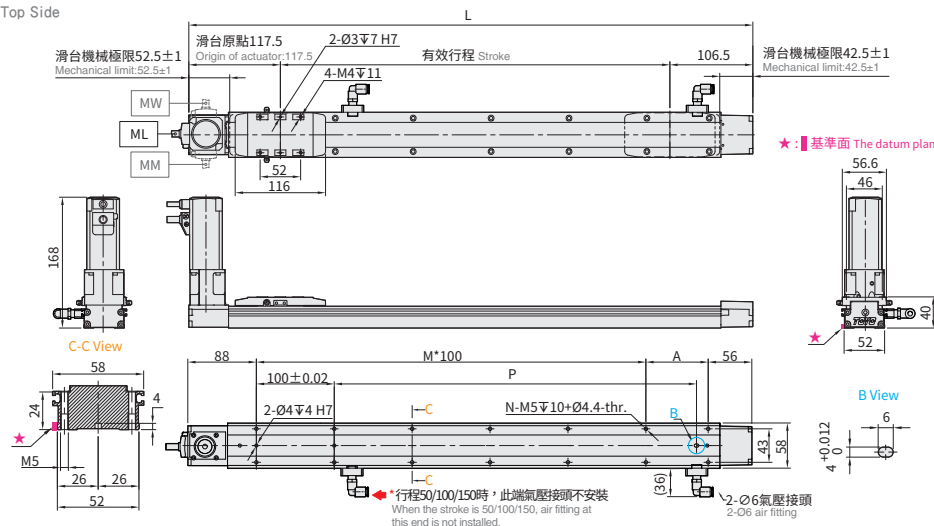
CGLCB5AZ



皮帶驅動
Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

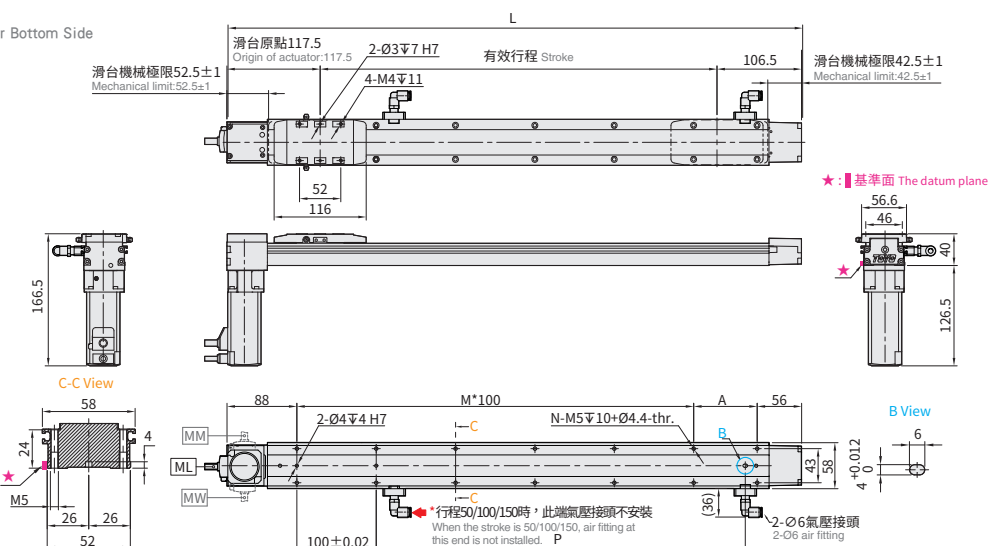


有效行程 Stroke		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000		
極限行程 Limit Stroke (±1)		513	613	713	813	913	1013	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313	2413	2513	2613	2713	2813	2913	3013		
L		724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224		
A		80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80		
M		5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30		
N		14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64		
P		465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965		
KG		1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 32	1067																											

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 +224；極限行程為有效行程 +13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)		513	613	713	813	913	1013	1113	1213	1313	1413	1513	1613	1713	1813	1913	2013	2113	2213	2313	2413	2513	2613	2713	2813	2913	3013	
L		724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224	
A		80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	
M		5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
N		14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	
P		465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	
KG		1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78	
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead	32																										
		1067																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 +224；極限行程為有效行程 +13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

特 色 説 明 Features	CSG	CGLTH	CGLTB	AZ Driver	PKP Driver
CGLTB					
CGLTB5AZ					
CGLTB8AZ					
CGLCB5AZ					
CGLCB8AZ					

Memo

CGLCB8AZ



皮帶驅動
Belt Driver



最大行程
Maximum Stroke **3000mm**

最高速度
Maximum Speed **2000mm/s**

馬達尺寸
Motor Dimension **60□mm**

最大可搬重量
Max Payload **12kg**

型號表示方式 Ordering Method

CGLCB8AZ K - X60 - 100 - BW - MW - 0001

本體型號
Model

導程
Lead

選配
Options

特注式樣
Customization Order No

驅動器類型
Driver Type

C	AC
K	DC

皮帶型式
Belt Type

X	橡膠皮帶 Rubber Belt
---	---------------------

行程
Stroke

50-3000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BW	馬達上折 Motor Top Side
BM	馬達下折 Motor Bottom Side

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

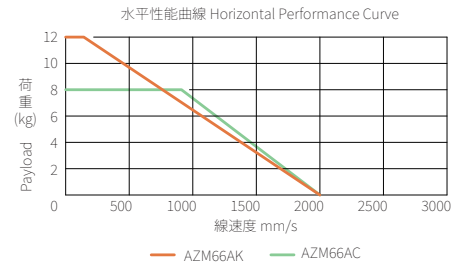
MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.06	
	馬達 Motor		AZM66AK	AZM66AC
	皮帶導程 Lead	mm	60	
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2000	2000
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	2000	2000
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	12
		垂直使用 Vertical	kg	-
	定格推力 Rated Thrust	N	109	130
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□	
	皮帶寬度 Ball Screw Ø	mm	8	

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit: mm)

水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	1110	126	132
5kg	427	90	94
12kg	256	73	77

(單位 Unit: mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	132	126	1110
5kg	94	90	427
12kg	77	73	256

靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit: N.m)

MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請諮詢我司業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.4 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers				Mini 驅動器 Mini Drivers		
內藏定位功能型 Built-in Controller (Stored Data) Type	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications	網路對應 Field Network Compatible	網路對應 Field Network Compatible	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	RS-485 通訊附 脈波列輸入型 Pulse Input Type with RS-485 Communications
定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.	由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET	EtherNet/IP EtherCAT PROFINET Ethernet型 Modbus (TCP, UDP) CC-Link IE Field Basic	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	可藉由 RS-485 通訊監視馬達位置、速度、轉矩、Alarm、溫度。 Pulse driver with RS-485 communications for monitoring such motor actions as position, torque output, speed, alarms and temperature.

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 **αSTEP AZ** 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the **αSTEP AZ** series.

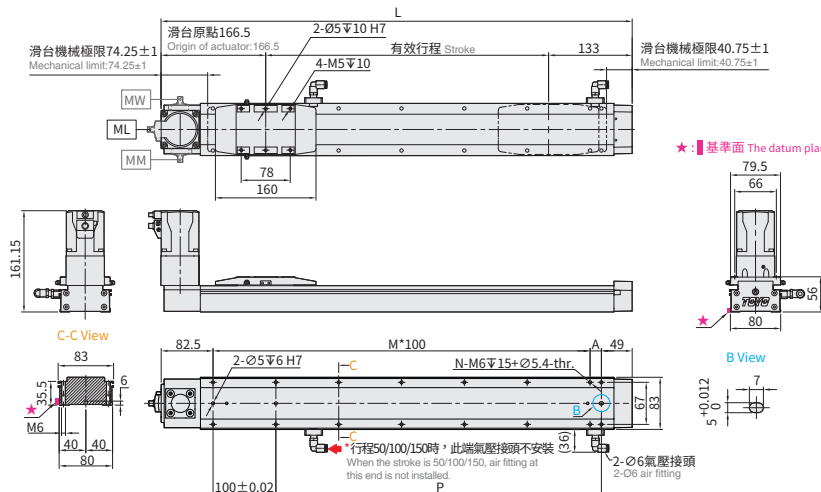
CGLCB8AZ



皮帶驅動 Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

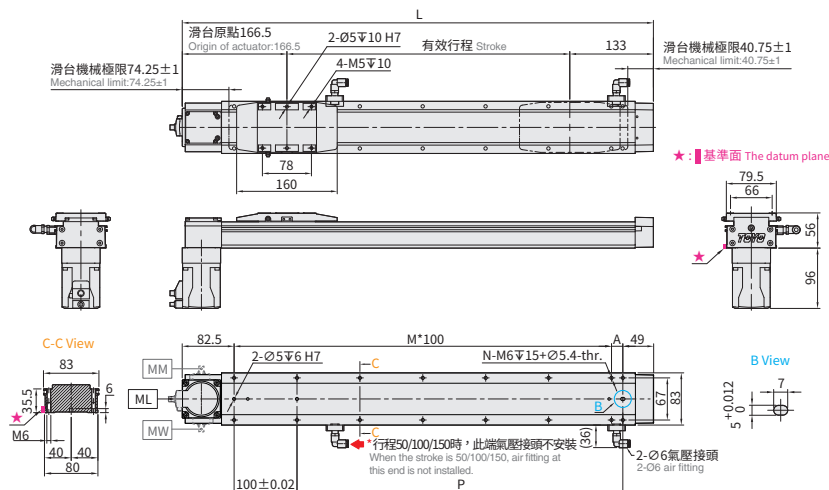


有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5	
L	799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5	
A	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	
M	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	
N	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	
P	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068	
KG	4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91	
線速度 Linear Speed mm/s	2000																										
導程 Lead	60																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L= 行程 +300; 極限行程為有效行程 +24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5	
L	799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5	
A	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	
M	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	
N	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	
P	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068	
KG	4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91	
線速度 Linear Speed mm/s	2000																										
導程 Lead	60																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L= 行程 +300; 極限行程為有效行程 +24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

Memo

Memo

CSGPKP

高剛性微型電動缸系列

Compact High-Rigidity Electric Cylinder

Contents

小型	SMALL		本體寬幅 31mm Width 最大行程 75mm090 Max. stroke 連續可搬重量 6kg Continuous payload
小型	SMALL		本體寬幅 60mm Width 最大行程 150mm094 Max. stroke 連續可搬重量 15kg Continuous payload

規格索引

Spec Index

CSGPKP 高剛性微型電動缸系列
CSGPKP High Rigidity Tiny Cylinder Series

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C10 級) Ball screw spec (Accuracy C10)		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 ^{*1} Maximum Speed (mm/s)
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical	
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	CSG20PKP	PKP214D06A	31	±0.01	6	2	6	-	100
							4	3	-	200
		CSG35PKP	PKP235D15A/ PKP235D15M	60	±0.01	10	2	15	8	100
							6	12	5	180
							12	8	4	240

^{*1}: 最高速度的使用條件有限制，請參閱各仕樣內頁的速度 - 荷重曲線圖。
The working condition of max. speed is restricted limited. Please refer to the curve graph of speed and loading in this catalog.



標準行程及最高使用速度 Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																										代表速度 Speed		頁數 Page
行程 Stroke	30	50	75	100	125	150	175	200	225	250	275	300	325	350	375	400	425	450	475	500	525	550	575					
100																										090		
200																												
100																										094		
180																												
240																												

CSG20PKP



螺桿驅動
Ball-Screw-Drive



最大行程
Maximum Stroke 75mm

最高速度
Maximum Speed 200mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 20□mm

滾珠螺桿
Ball Screw Ø6mm

型號表示方式 Ordering Method

CSG20PKP - L2 - 50 - BC - MW - 參照選配頁 P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

L2	2mm
L4	4mm

有效行程
Stroke

30	30mm
50	50mm
75	75mm

馬達位置
Motor Position

BC	馬達直結 Motor Hidden In
BL	馬達左折 Motor Left Side
BR	馬達右折 Motor Right Side

馬達出線方向

Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

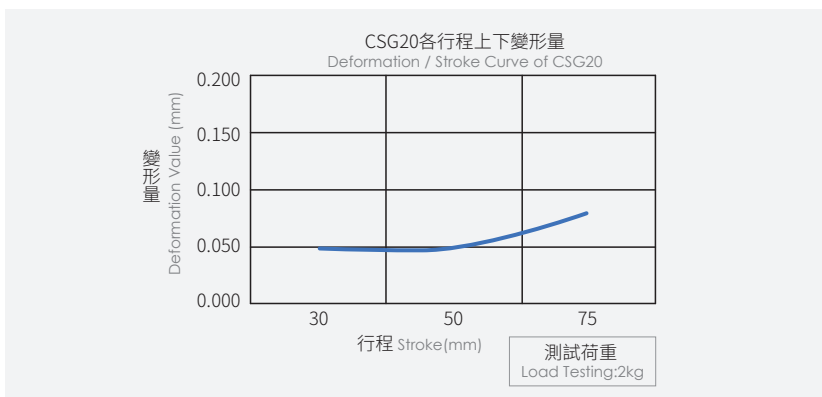
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

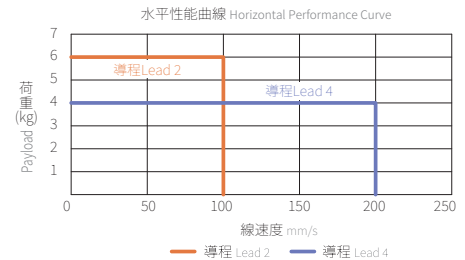
規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.01	
	馬達 Motor ※2		PKP214D06A	
	螺桿導程 Lead	mm	2	4
	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.1	0.2
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	100	200
	最大可搬重量 Maximum Payload	kg	6	4
	標準行程 Stroke (increments)	mm	30/50/75	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	20□	
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C10 Ø6	

※1 此荷重條件外部需搭配輔助滑軌以承受徑向負載。
If payload is near maximum, it requires to collocate externally with auxiliary guideway for bearing radial load.
※2 此馬達無電磁剎車，垂直使用應注意。
Please note that there's no electric brake on this motor, if using in vertical application.

變形量曲線圖 Deformation / Stroke Curve



速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



靜額定扭矩 Static Loading Moment

(單位 Unit : N.m)

MY	25.3
MP	25.3
MR	66.7

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 5000 萬次。
Operation life is 50 million times back and forth when products are used under the specified conditions.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers		
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support
由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。
The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

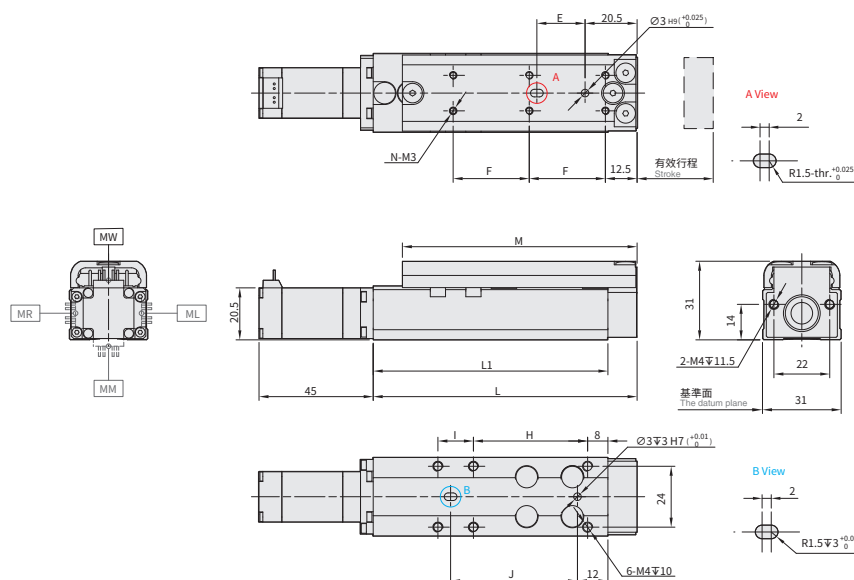
CSG20PKP



螺桿驅動 Ball-Screw-Drive

BC 馬達直結 Motor Hidden In (No Brake)

單位 Unit : mm

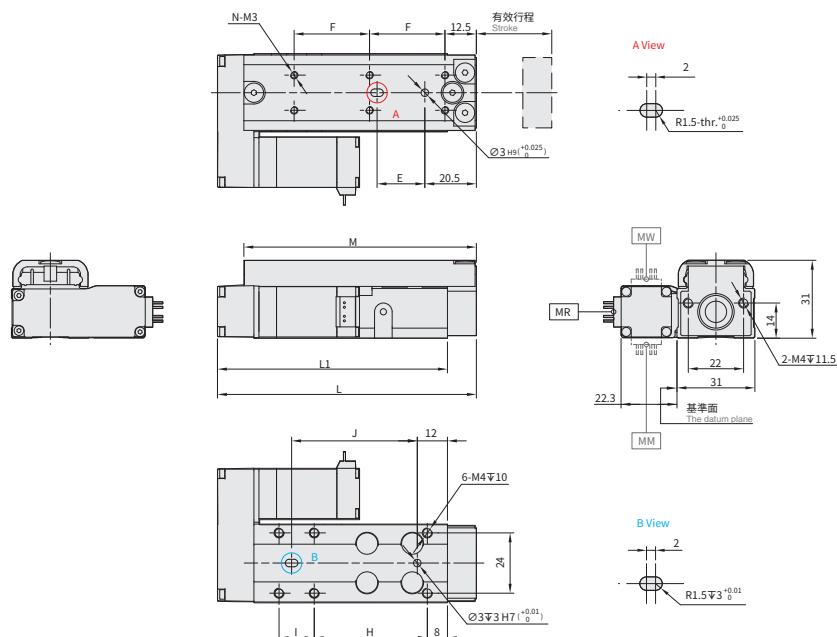


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	104	92.5	19	30	6	45	14	50	92	367
50	124	112.5	30	40	6	45	34	60	112	422
75	149	137.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	506

* 重量包含本體與馬達 * Weight of model with motor.

BL 馬達左折 Motor Left Side (No Brake)

單位 Unit : mm

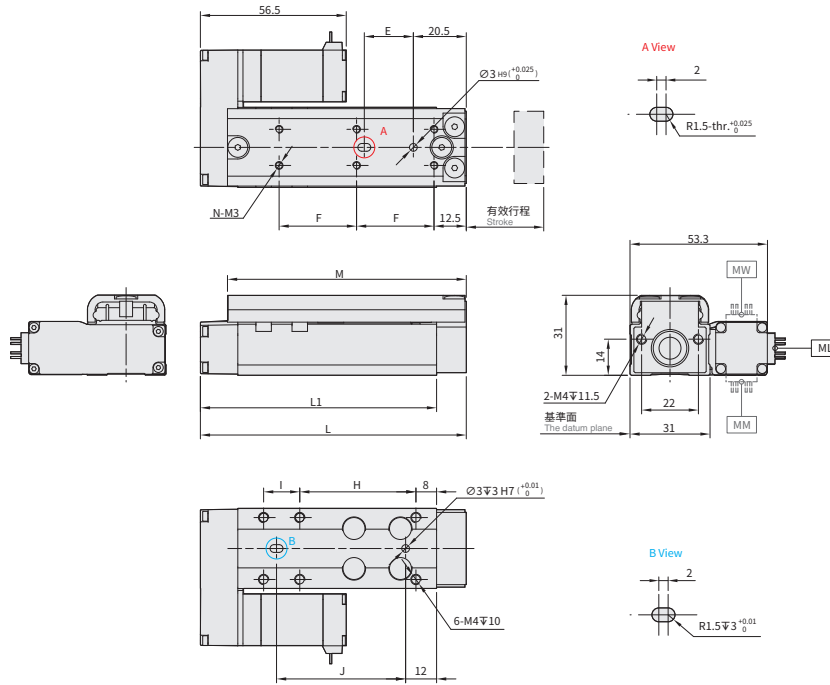


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	103	91.5	19	30	6	45	14	50	92	350
50	123	111.5	30	40	6	45	34	60	112	407
75	148	136.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	479

* 重量包含本體與馬達 * Weight of model with motor.

BR 馬達右折 Motor Right Side(No Brake)

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	103	91.5	19	30	6	45	14	50	92	350
50	123	111.5	30	40	6	45	34	60	112	407
75	148	136.5	41.5	52.5	6	52	52	85	137	479

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

CSG35PKP



螺桿驅動
Ball-Screw-Drive



最大行程
Maximum Stroke **150mm**

最高速度
Maximum Speed **240mm/s**

馬達尺寸
Motor Dimension **35□mm**

滾珠螺桿
Ball Screw **Ø10mm**

型號表示方式 Ordering Method

CSG35PKP - L2 - 50 - BC B - MW - 0001

參照選配頁 P134
Refer to the option page P134.

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

■ 導程
Lead

L2	2mm
L6	6mm
L12	12mm

■ 有效行程
Stroke

30	30mm
50	50mm
75	75mm
100	100mm
125	125mm
150	150mm

■ 馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達直結 Motor Hidden In	B
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

■ 馬達出線方向

Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

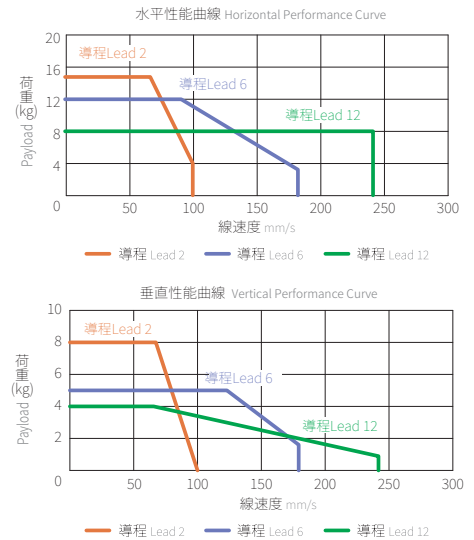
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

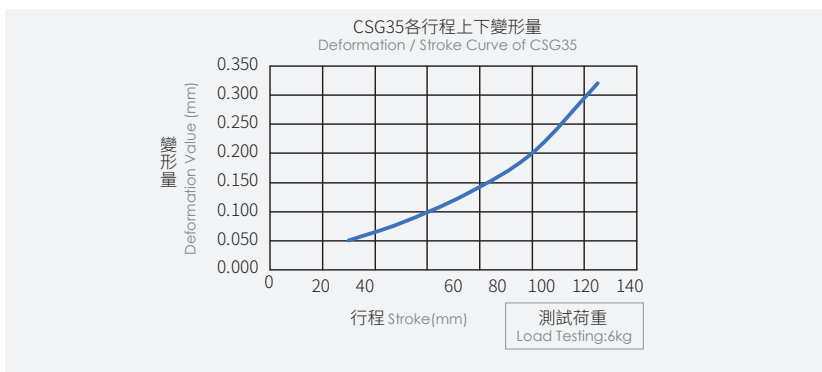
規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.01		
	馬達 Motor ※1		PKP235D15A/PKP235D15M		
	螺桿導程 Lead	mm	2	6	12
	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.1	0.31	0.61
	最高速度 Maximum Linear Speed	mm/s	100	180	240
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	15	8
		垂直使用 Vertical	kg	8	5
部品 Parts	標準行程 Stroke (increments)	mm	30/50/75/100/125/150		
	馬達尺寸 Motor Size	mm	35□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C10 Ø10		

※1 馬達 PKP235D15A (標準型) / 馬達 PKP235D15M (標準型附電磁剎車)。
Motor PKP235D15A (Standard) / motor PKP235D15M (Standard type with electromagnetic brake).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



變形量曲線圖 Deformation / Stroke Curve



靜額定扭矩 Static Loading Moment

MY	39.5
MP	39.5
MR	176.7

(單位 Unit: N.m)

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 5000 萬次。
Operation life is 50 million times back and forth when products are used under the specified conditions.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers		
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support
由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。
The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

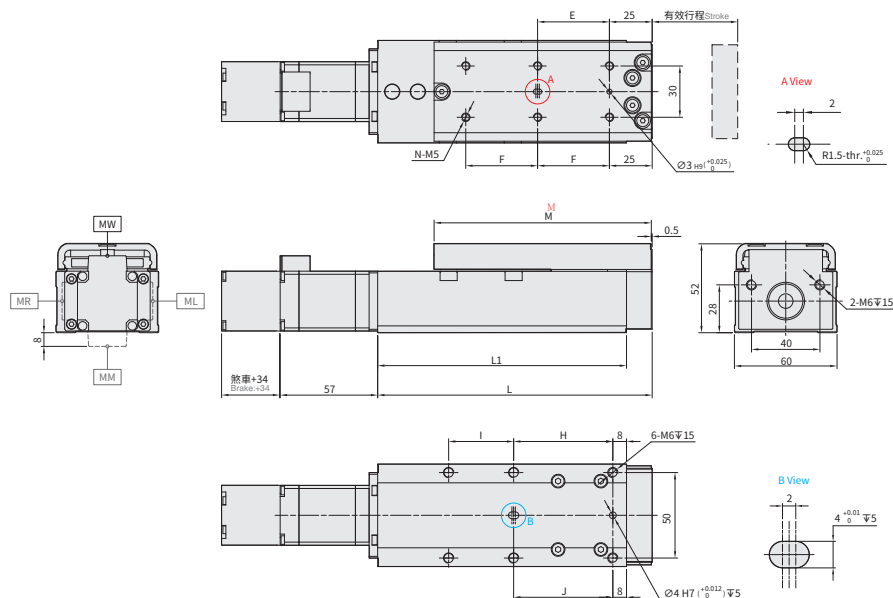
CSG35PKP



螺桿驅動 Ball-Screw-Drive

BC 馬達直結 Motor Hidden In (No Brake)

單位 Unit : mm

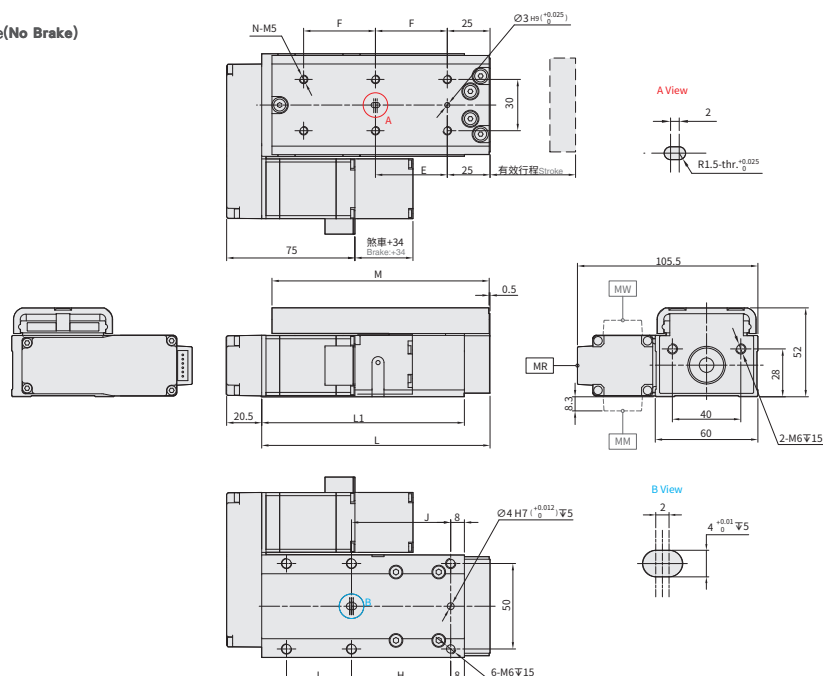


有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	140.5	125.5	32	32	6	58	18	58	107	1554
50	160.5	145.5	42	42	6	58	38	58	127	1724
75	185.5	170.5	54.5	54.5	6	58	63	83	152	1940
100	210.5	195.5	67	67	6	73	73	108	177	2156
125	235.5	220.5	79.5	79.5	6	85.5	85.5	133	202	2372
150	260.5	245.5	92	92	6	98	98	158	227	2588

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

BL 馬達左折 Motor Left Side (No Brake)

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	L	L1	E	F	N	H	I	J	M	重量 Weight(g)
30	113.5	98.5	32	32	6	58	18	58	107	1420
50	133.5	118.5	42	42	6	58	38	58	127	1590
75	158.5	143.5	54.5	54.5	6	58	63	83	152	1805
100	183.5	168.5	67	67	6	73	73	108	177	2020
125	208.5	193.5	79.5	79.5	6	85.5	85.5	133	202	2235
125	233.5	218.5	92	92	6	98	98	158	227	2588

* 重量包含本體與馬達。 Weight of model with motor.

Memo

CGLTHPKP

扁平型軌道內嵌電動滑台

Built-in Linear Motion Guide Ball Screw Actuator-Slider Type

Contents

小型 SMALL

CGLTH3PKP



本體寬幅 30mm
Width
最大行程 500mm086
Max. stroke
連續可搬重量 13kg
Continuous payload

小型 SMALL

CGLTH5PKP



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 1000mm086
Max. stroke
連續可搬重量 40kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

CGLTH8PKP



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 1250mm090
Max. stroke
連續可搬重量 100kg
Continuous payload

小型 SMALL

CGLCH5PKP
無塵式



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 1000mm086
Max. stroke
連續可搬重量 40kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

CGLCH8PKP
無塵式



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 1250mm090
Max. stroke
連續可搬重量 100kg
Continuous payload

滑台模組規格索引

Spec Index

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

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width(mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	螺桿規格 (C7 級) Ball Screw Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 Maximum Speed (mm/s)
						外徑 Outer Diameter(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical	
一般環境 Standard	滾珠螺桿 Ball screw	CGLTH3PKP	PKP235D15A/ PKP235D15M	30	±0.005	6	2	13	5	100
							4	12	4	200
							8	10	2	400
		CGLTH5PKP	PKP546N18A2/ PKP245D23M2	52	±0.005	10	2	40	15	100
							6	35	12	300
							12	29	5	600
		CGLTH8PKP	PKP566FN24A2/ PKP264D28M2	80	±0.005	14	6	80	10	260
							12	60	1	520
							24	40	-	880
無塵環境 Cleanroom	滾珠螺桿 Ball screw	CGLCH5PKP	PKP546N18A2/ PKP245D23M2	52	±0.005	10	2	40	15	100
							6	35	12	300
							12	29	5	600
		CGLCH8PKP	PKP566FN24A2/ PKP264D28M2	80	±0.005	14	6	80	10	260
							12	60	1	520
							24	40	-	880

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

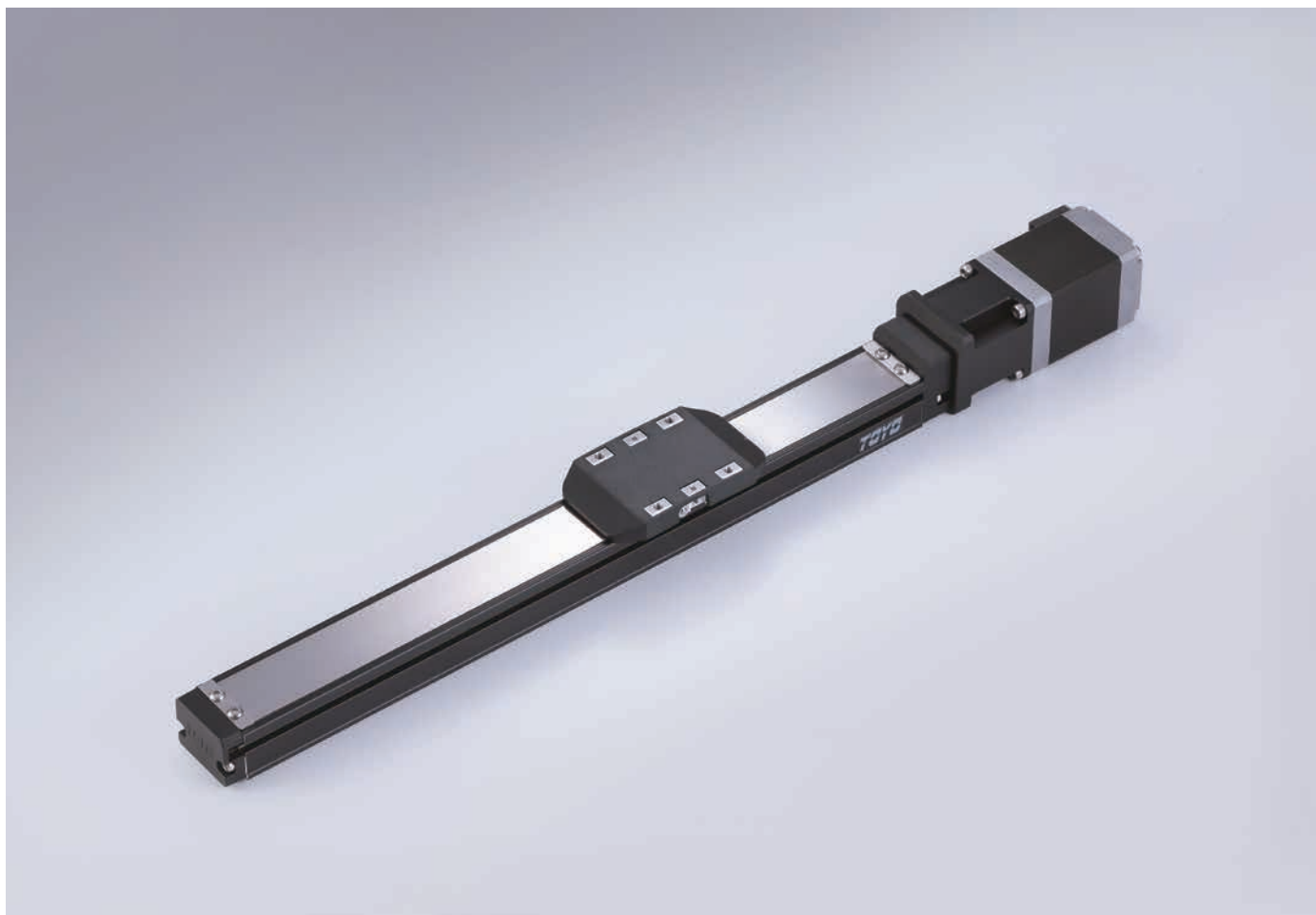


標準行程及最高使用速度 ^{*1} Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																												代表速度 Speed		頁數 Page
行程 Stroke	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350			
100					90	80	70	60	50	40																		102		
200					180	160	140	120	100	80																				
400					360	320	280	240	200	160																				
100												90	80	70	63	53	50	43	40	36								106		
300												270	240	210	190	160	150	130	120	110										
600												540	480	420	380	320	300	260	240	220										
260															240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90			110		
520															480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180					
880																	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360				
100												90	80	70	63	53	50	43	40	36								114		
300												270	240	210	190	160	150	130	120	110										
600												540	480	420	380	320	300	260	240	220										
260															240	210	190	170	160	140	130	120	110	100	90			118		
520															480	420	380	340	320	280	260	240	220	200	180					
880																	840	760	680	640	560	520	480	440	400	360				

CGLTH3PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 500mm

最高速度
Maximum Speed 400mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 35□

最大可搬重量
Max Payload 13kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH3PKP - L2 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

2	2mm
4	4mm
8	8mm

行程
Stroke

50-500mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005		
	馬達 Motor ※2		PKP235D15A/PKP235D15M		
	螺桿導程 Lead	mm	2	4	8
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	3000
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	100	200	400
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	13	10
		垂直使用 Vertical	kg	5	4
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-500mm/50 間隔 (50 increments)		
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.03	0.07	0.1
	馬達尺寸 Motor Size	mm	35□		
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø6		

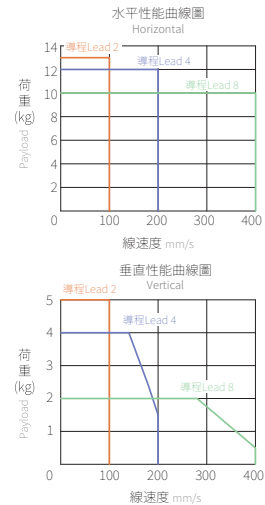
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 馬達 PKP235D15A (標準型) / 馬達 PKP235D15M (標準型附電磁剎車)。

Motor PKP235D15A (Standard) / motor PKP235D15M (Standard type with electromagnetic brake).

※3 最高速度及最大荷重無法同時存在，選用前請詳見右側速度-荷重曲線圖。The max speed and max payload cannot be achieved simultaneously. Please refer to the Speed-Payload Curve Diagram on the right before making your selection

速度-荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit: mm)					(單位 Unit: mm)					(單位 Unit: mm)				
水平安裝 Horizontal Installation					壁掛安裝 Wall Installation					垂直安裝 Vertical Installation				
導程 2 Lead	10kg	450	14	15	導程 2 Lead	10kg	15	14	450	導程 2 Lead	3kg	57	57	
	12kg	360	11	12		12kg	12	11	360		5kg	34	34	
	13kg	330	10	11		13kg	11	10	330		-	-	-	
導程 4 Lead	6kg	250	19	21	導程 4 Lead	6kg	21	19	250	導程 4 Lead	2kg	68	68	
	8kg	180	13	14		8kg	14	13	180		4kg	34	34	
	12kg	110	10	11		12kg	11	10	110		-	-	-	
導程 8 Lead	6kg	140	18	19	導程 8 Lead	6kg	19	18	140	導程 8 Lead	1kg	128	128	
	8kg	103	13	13		8kg	13	13	103		2kg	64	64	
	10kg	80	10	10		10kg	10	10	80		-	-	-	

靜額定扭矩 Static Loading Moment

		(單位 Unit: N.m)
MY	39	
MP	39	
MR	44	

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。

Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。

Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。

Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers		
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support
由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器（256 點）。使用網路轉換器（另售），可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相/5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms

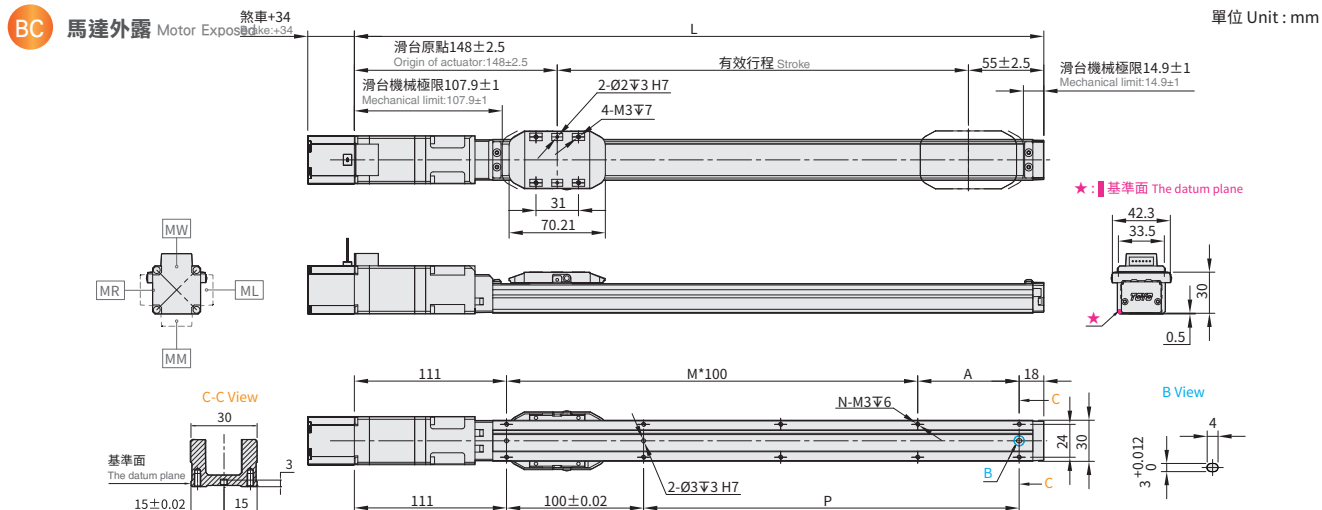
※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

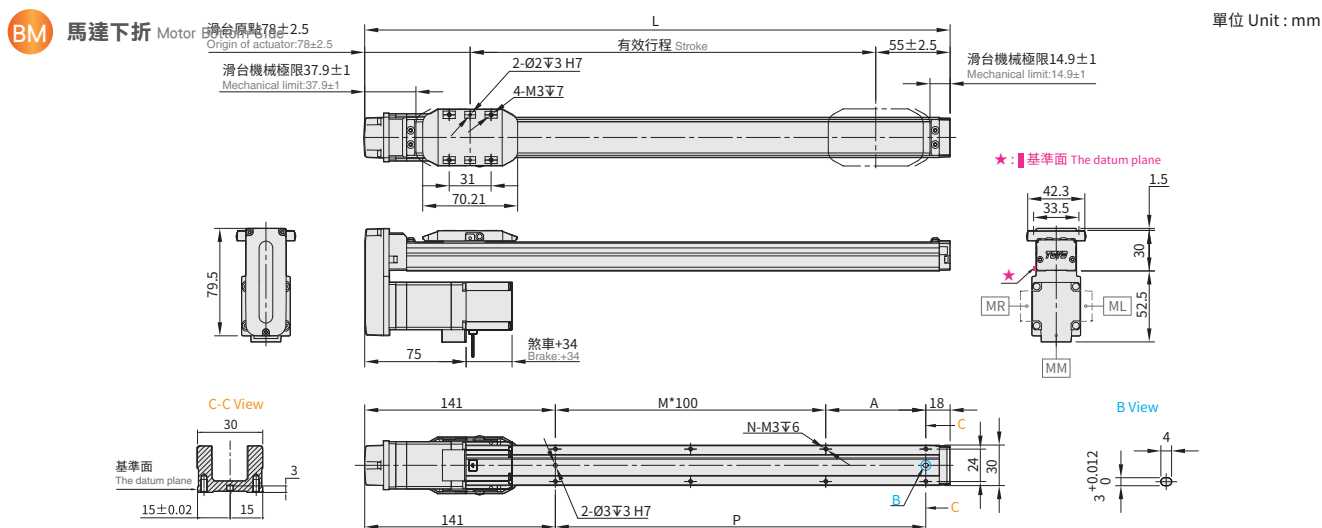
CGLTH3PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive

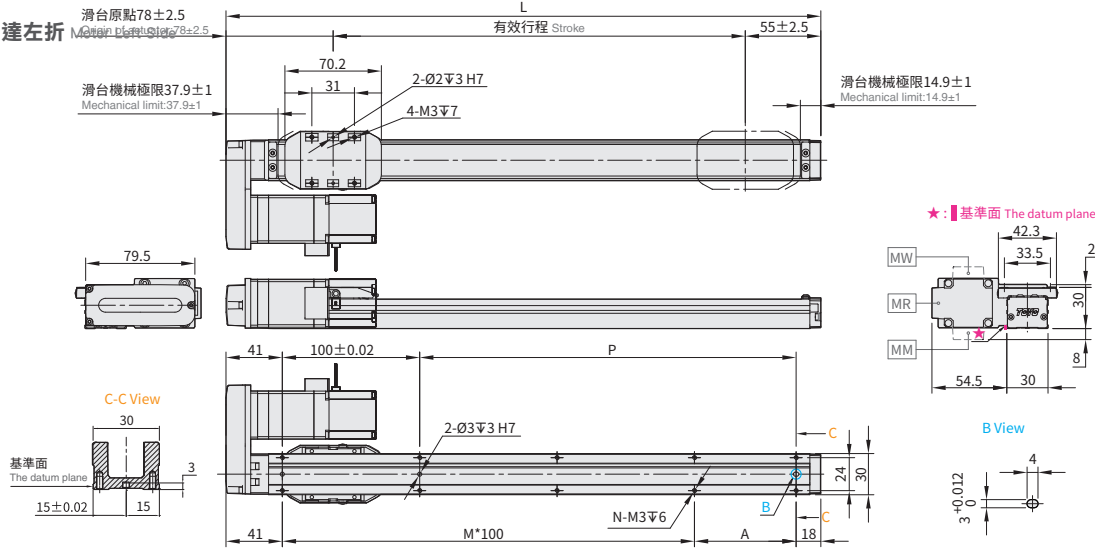


有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.56	0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.14	1.23	1.33	1.44
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100				≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50
		導程 Lead 4	≤ 200				≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100
		導程 Lead 8	≤ 400				≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200
		導程 Lead 2	≤ 60								≤ 50
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 4					≤ 100				≤ 80
		導程 Lead 8					≤ 250				≤ 160



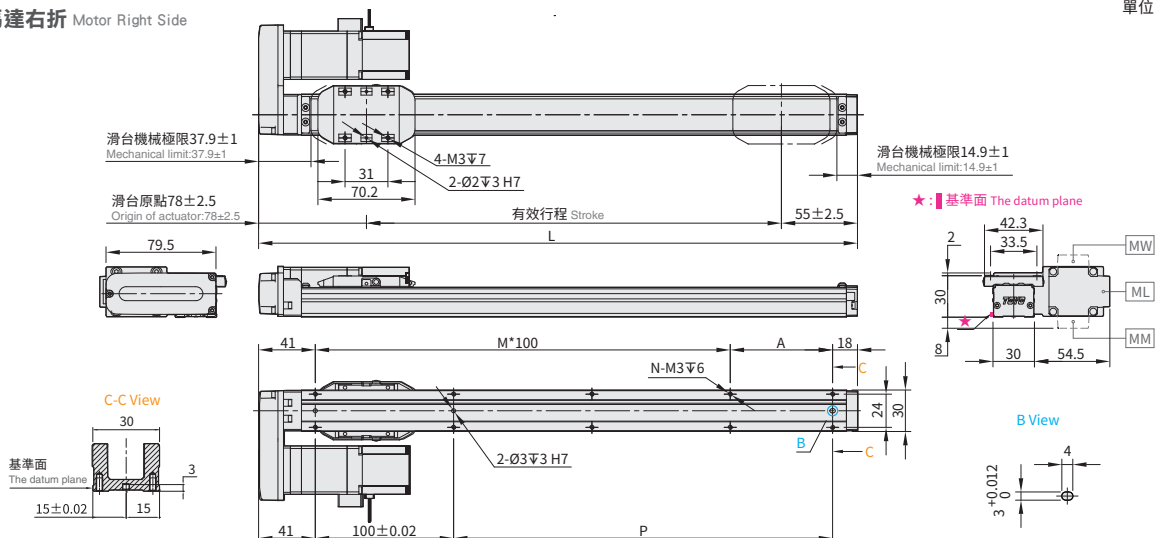
有效行程 Stroke		50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N		4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100				≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50
		導程 Lead 4	≤ 200				≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100
		導程 Lead 8	≤ 400				≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200
		導程 Lead 2	≤ 60								≤ 50
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 4					≤ 100				≤ 80
		導程 Lead 8					≤ 250				≤ 160

BL 馬達左折 Motor Left Side 單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60						≤ 50	≤ 40	
		導程 Lead 4				≤ 100				≤ 80	
		導程 Lead 8	≤ 250			≤ 240			≤ 200	≤ 160	

BR 馬達右折 Motor Right Side 單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500
極限行程 Limit Stroke (±1)		60	110	160	210	260	310	360	410	460	510
L		183	233	283	333	383	433	483	533	583	633
A		24	74	24	74	24	74	24	74	24	74
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		24	74	124	174	224	274	324	374	424	474
KG		0.66	0.75	0.84	0.94	1.03	1.12	1.21	1.3	1.39	1.48
線速度 Linear Speed mm/s	水平荷重 Horizontal	導程 Lead 2	≤ 100			≤ 90	≤ 80	≤ 70	≤ 60	≤ 50	≤ 40
		導程 Lead 4	≤ 200			≤ 180	≤ 160	≤ 140	≤ 120	≤ 100	≤ 80
		導程 Lead 8	≤ 400			≤ 360	≤ 320	≤ 280	≤ 240	≤ 200	≤ 160
	垂直荷重 Vertical	導程 Lead 2	≤ 60						≤ 50	≤ 40	
		導程 Lead 4				≤ 100				≤ 80	
		導程 Lead 8	≤ 250			≤ 240			≤ 200	≤ 160	

CGLTH5PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1000mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 40kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH5PKP - L2 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

2	2mm
6	6mm
12	12mm

行程
Stroke

50-1000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

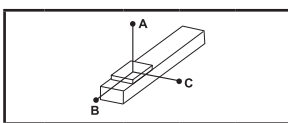
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor ※3		PKP546N18A2			PKP245D23M2		
	螺桿導程 Lead	mm	2	6	12	2	6	12
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	2100	1800	1800	1800
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	100	300	600	60	180	360
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	40	35	29	40	35
		垂直使用 Vertical	kg	-	-	-	15	12
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1000mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.03	0.1	0.14	0.02	0.06	0.14
	馬達尺寸 Motor Size	mm	42□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø10					

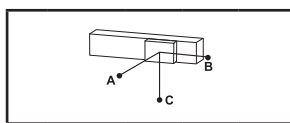
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)
 ※2 因馬達特性高速運轉時會產生高頻音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs.
 ※3 馬達 PKP546N18A2(標準型) / 馬達 PKP245D23M2(標準型附電磁剎車)。
 Motor PKP235D15A(Standard) / motor PKP235D15M(Standard type with electromagnetic brake).

容許負載力距表 Allowable Overhang



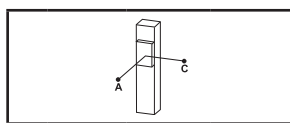
(單位 Unit: mm)

水平安裝 Horizontal Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	2500	157	250
	20kg	1120	70	112
	40kg	320	26	42
導程 6 Lead	10kg	1400	122	184
	20kg	650	52	79
	35kg	260	17	26
導程 12 Lead	6kg	800	182	240
	15kg	290	62	82
	29kg	95	17	23



(單位 Unit: mm)

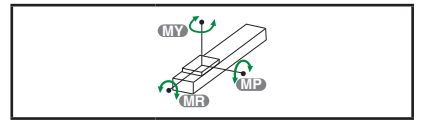
壁掛安裝 Wall Installation		A	B	C
導程 2 Lead	10kg	250	157	2500
	20kg	112	70	1120
	40kg	42	26	320
導程 6 Lead	10kg	184	122	1400
	20kg	79	52	650
	35kg	26	17	260
導程 12 Lead	6kg	240	182	800
	15kg	82	62	290
	29kg	23	17	95



(單位 Unit: mm)

垂直安裝 Vertical Installation		A	C
導程 2 Lead	5kg	346	346
	15kg	115	115
	-	-	-
導程 6 Lead	3kg	463	463
	12kg	99	99
	-	-	-
導程 12 Lead	2.5kg	465	465
	5kg	146	146
	-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

 (單位 Unit: N.m)	
MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
 The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.
 * 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10,000 公里。
 Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.
 * 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我業務。
 Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.
 * 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
 Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers			
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微小步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微小步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control
			

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。
 The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

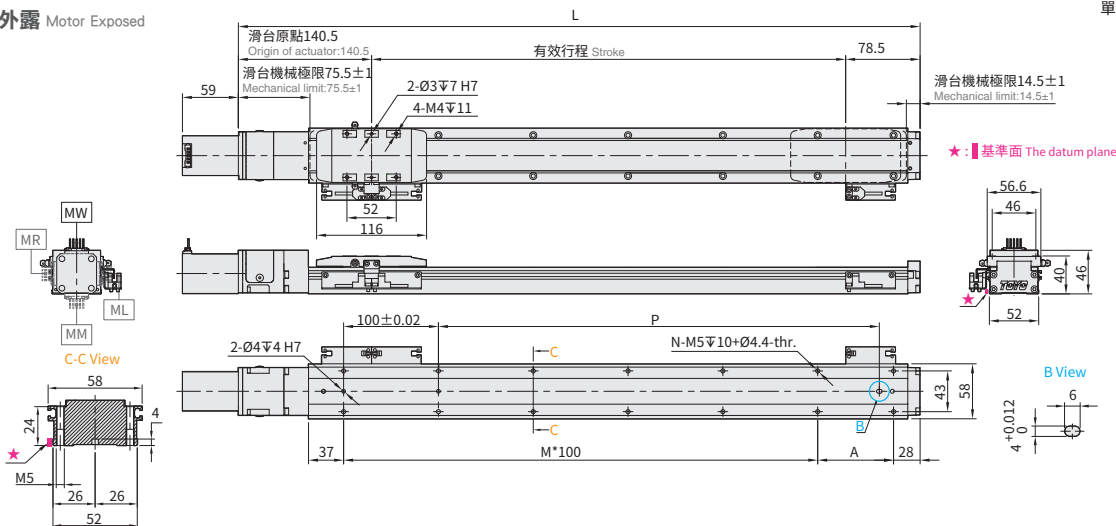
CGLTH5PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm

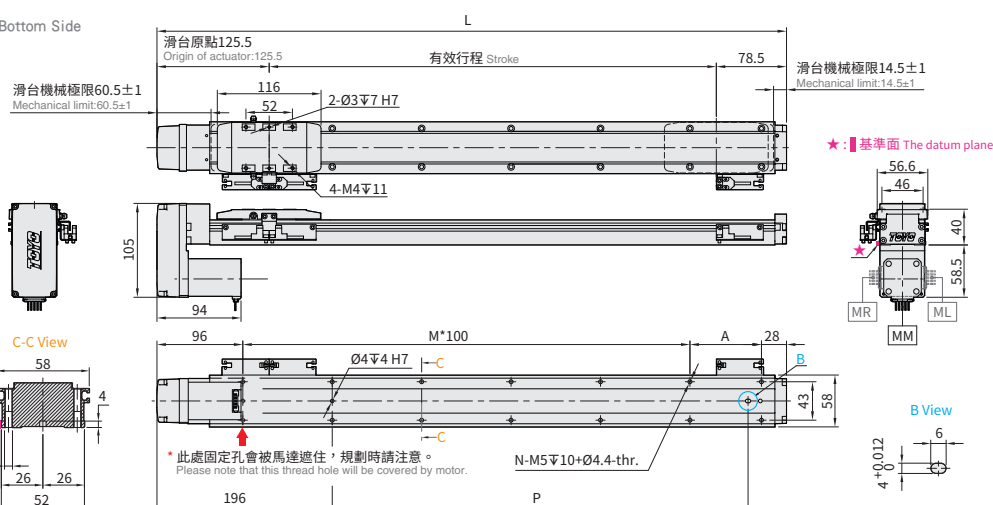


有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	269	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.06	1.19	1.32	1.44	1.57	1.69	1.82	1.95	2.07	2.2	2.33	2.45	2.58	2.71	2.83	2.96	3.08	3.21	3.34	3.46
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

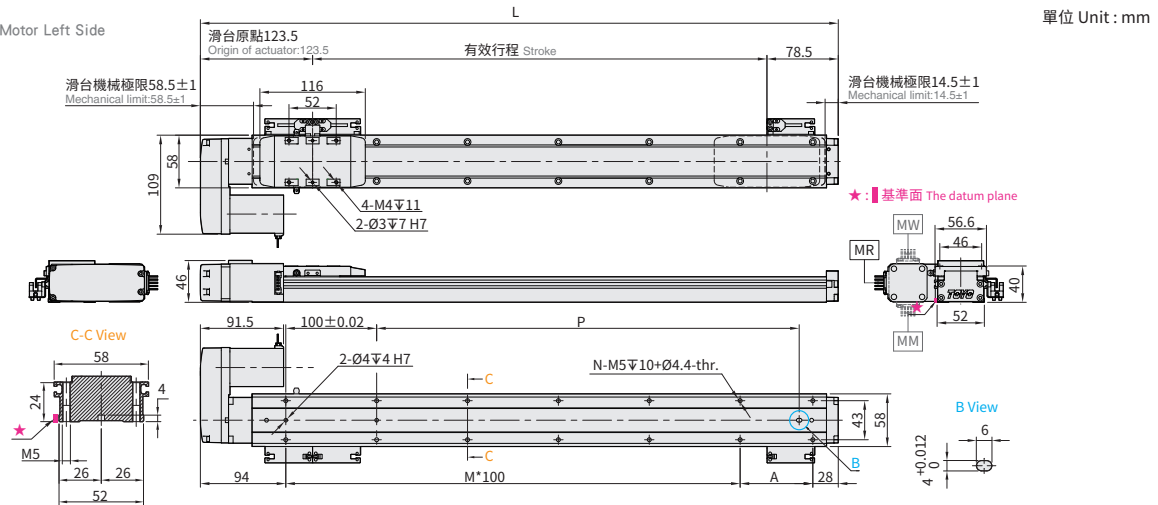
單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

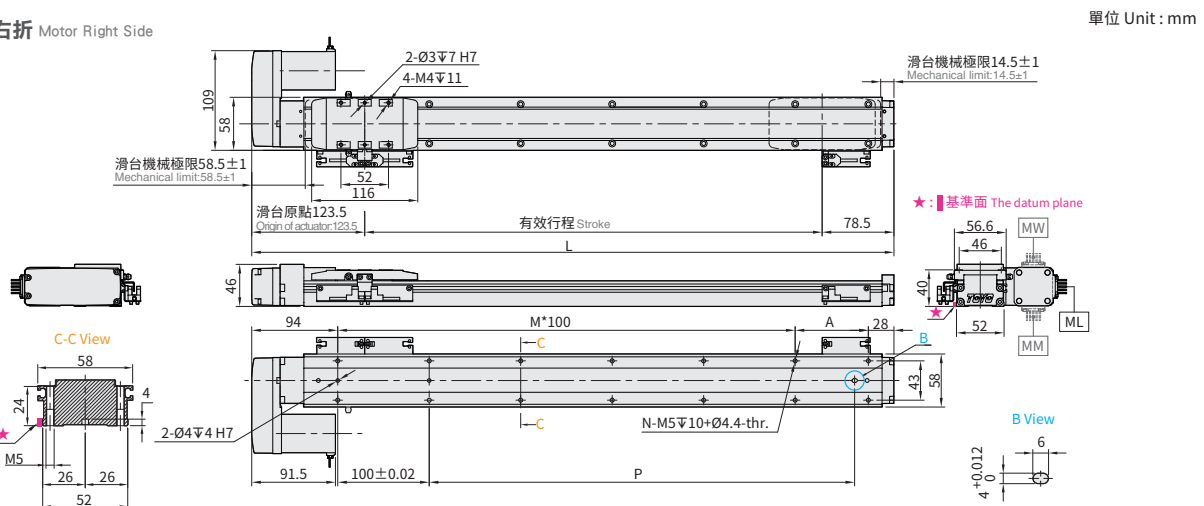
BL 馬達左折 Motor Left Side



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH8PKP



螺桿驅動
Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 880mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□mm

最大可搬重量
Max Payload 80kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLTH8PKP - L6 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor ※3		PKP566FN24A2			PKP264D28M2		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2600	2600	2200	1200	900	900
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	260	520	880	120	180	360
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	80	60	40	50	35
		垂直使用 Vertical	kg	-	-	-	10	1
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.09	0.18	0.3	0.09	0.18	0.3
	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

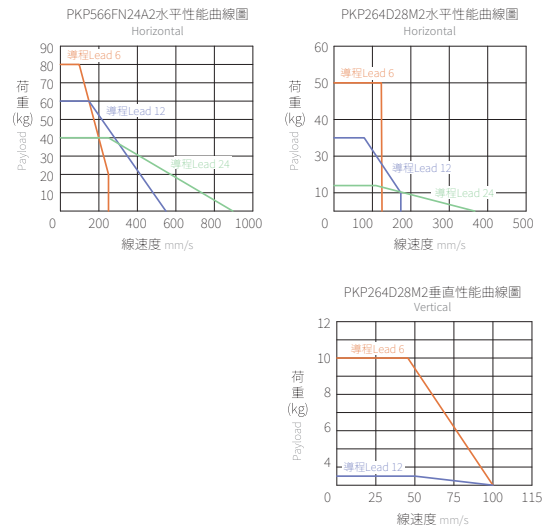
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 因馬達特性高速運轉時會產生高頻噪音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs

※3 馬達 PKP566FN24A2(標準型) / 馬達 PKP264D28M2(標準型附電磁剎車)。

Motor PKP566FN24A2(Standard) / motorPKP264D28M2(Standard type with electromagnetic brake).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit: mm)				(單位 Unit: mm)				(單位 Unit: mm)			
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C	壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C	垂直安裝 Vertical Installation	A	C	
	導程 6 Lead	30kg	1900	165	261	165	1900		導程 6 Lead	5kg	670
	50kg	1080	88	140	50kg	140	88		10kg	335	335
導程 12 Lead	180kg	620	46	73	80kg	73	46	導程 12 Lead	-	-	-
	20kg	780	175	240	20kg	240	175		1kg	960	960
	30kg	530	117	160	30kg	160	117		-	-	-
導程 24 Lead	60kg	399	85	117	60kg	117	85	導程 24 Lead	-	-	-
	10kg	540	315	287	10kg	287	315		-	-	-
	15kg	195	110	100	15kg	100	110		-	-	-
	40kg	440	257	235	40kg	235	257		-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

		(單位 Unit: N.m)	
MY		271	
MP		271	
MR		449	

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常情況下，保證壽命為 10000 公里。Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 例吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers			
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器（256 點）。使用網路轉換器（另售），可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

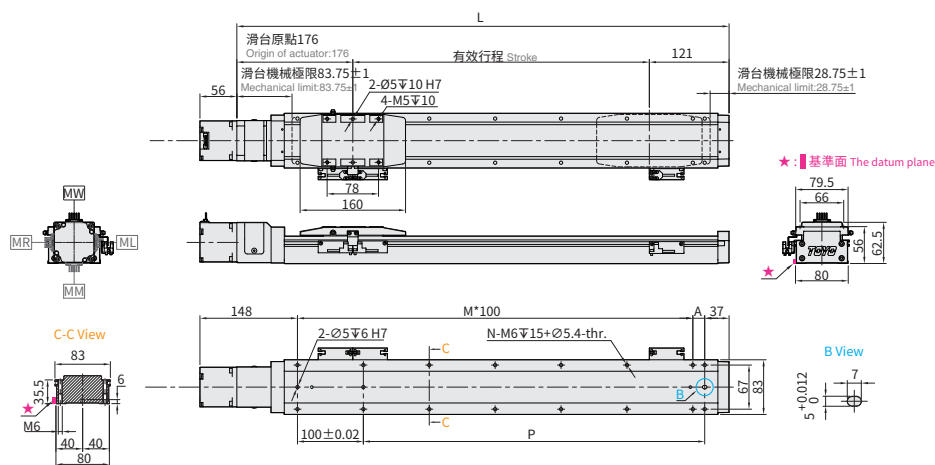
CGLTH8PKP



螺桿驅動 Ball-Screw-Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

單位 Unit : mm



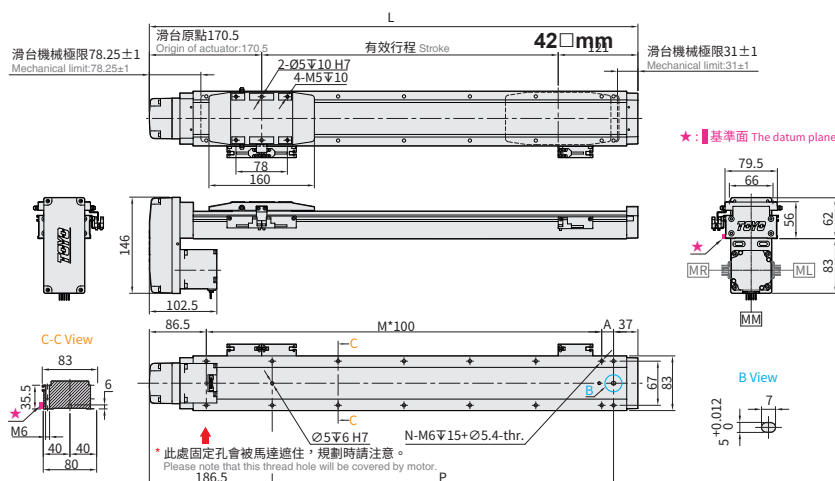
有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)	74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5		
L	347	397	447	497	547	597	647	697	747	797	847	897	947	997	1047	1097	1147	1197	1247	1297	1347	1397	1447	1497	1547		
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32		
P	2.31	2.61	2.9	3.2	3.49	3.79	4.09	4.38	4.68	4.96	5.27	5.57	5.87	6.16	6.46	6.75	7.05	7.35	7.64	7.94	8.24	8.53	8.83	9.13	9.42		
KG	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240		210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	520														480		420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	880																840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



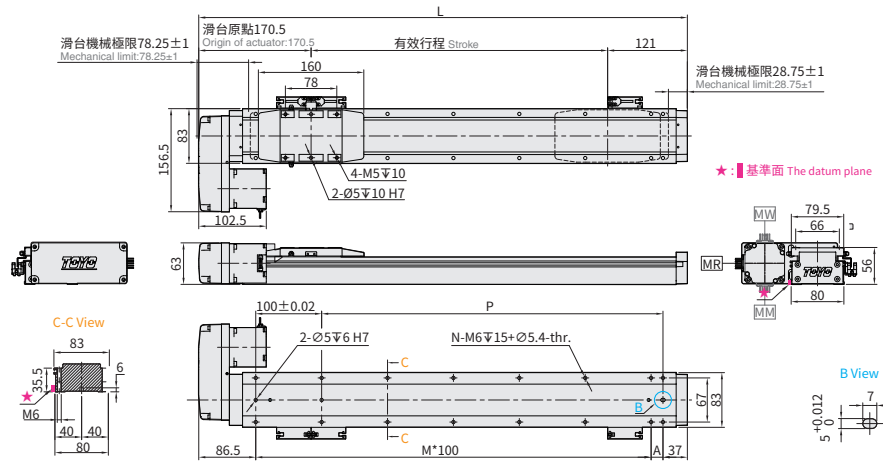
有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)	74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5		
L	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5		
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32		
P	2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79		
KG	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240 210 190 170 160 140 130 120 110 100 90											
	導程 Lead 12	520														480 420 380 340 320 280 260 240 220 200 180											
	導程 Lead 24	880														840 760 680 640 560 520 480 440 400 360											

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm



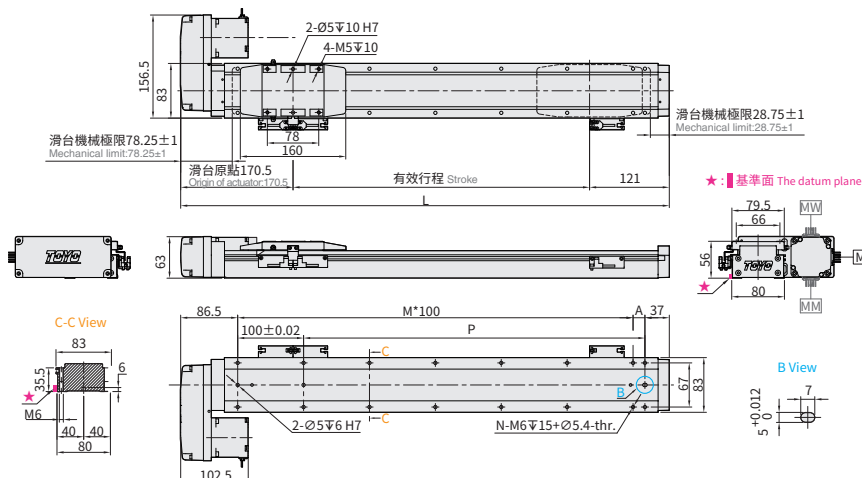
有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)	74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5		
L	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5		
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32		
P	2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79		
KG	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240		210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	520														480		420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	880																840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)	74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5		
L	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5		
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32		
P	2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79		
KG	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240		210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	520														480		420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	880																840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLTH

CGLTH3PKP

CGLTH5PKP

CGLTH8PKP

CGLCH5PKP

CGLCH8PKP

CGLCH5PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1000mm

最高速度
Maximum Speed 600mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 42□mm

最大可搬重量
Max Payload 40kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCH5PKP - L2 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

2	2mm
6	6mm
12	12mm

行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position、Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

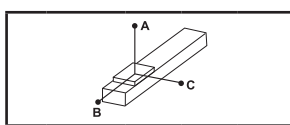
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor ※3		PKP546N18A2			PKP245D23M2		
	螺桿導程 Lead	mm	2	6	12	2	6	12
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	3000	3000	2100	1800	1800	1800
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	100	300	600	60	180	360
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	40	35	29	40	35
		垂直使用 Vertical	kg	-	-	-	15	12
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1000mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	最大加速度 Maximum acceleration	G	0.03	0.1	0.14	0.02	0.06	0.14
	馬達尺寸 Motor Size	mm	42□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø10					

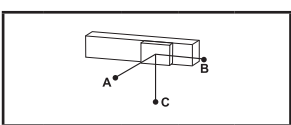
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)
 ※2 因馬達特性高速運轉時會產生高頻音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs.
 ※3 馬達 PKP546N18A2(標準型) / 馬達 PKP245D23M2(標準型附電磁剎車)。
 Motor PKP235D15A(Standard) / motor PKP235D15M(Standard type with electromagnetic brake).

容許負載力距表 Allowable Overhang



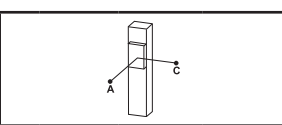
(單位 Unit: mm)

水平安裝 Horizontal Installation				
	A	B	C	
導程 2 Lead	10kg	2500	157	250
	20kg	1120	70	112
	40kg	320	26	42
導程 6 Lead	10kg	1400	122	184
	20kg	650	52	79
	35kg	260	17	26
導程 12 Lead	6kg	800	182	240
	15kg	290	62	82
	29kg	95	17	23



(單位 Unit: mm)

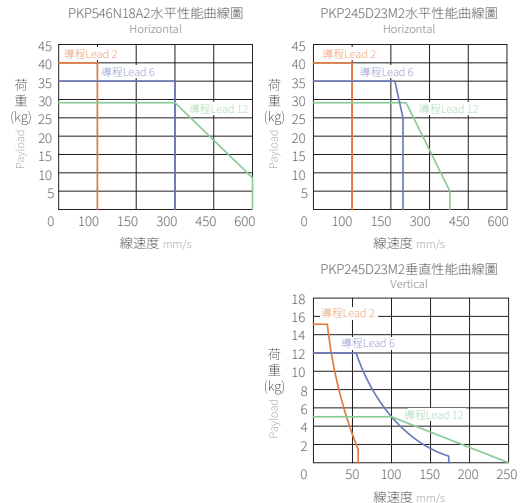
壁掛安裝 Wall Installation				
	A	B	C	
導程 2 Lead	10kg	250	157	2500
	20kg	112	70	1120
	40kg	42	26	320
導程 6 Lead	10kg	184	122	1400
	20kg	79	52	650
	35kg	26	17	260
導程 12 Lead	6kg	240	182	800
	15kg	82	62	290
	29kg	23	17	95



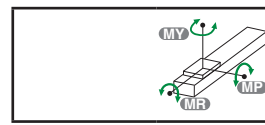
(單位 Unit: mm)

垂直安裝 Vertical Installation			
	A	C	
導程 2 Lead	5kg	346	346
	15kg	115	115
	-	-	-
導程 6 Lead	3kg	463	463
	12kg	99	99
	-	-	-
導程 12 Lead	2.5kg	465	465
	5kg	146	146
	-	-	-

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



靜額定扭矩 Static Loading Moment

 (單位 Unit: N.m)	
MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
 The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.
 * 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10,000 公里。
 Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.
 * 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我業務。
 Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.
 * 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。
 Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers			
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微小步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微小步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control
			

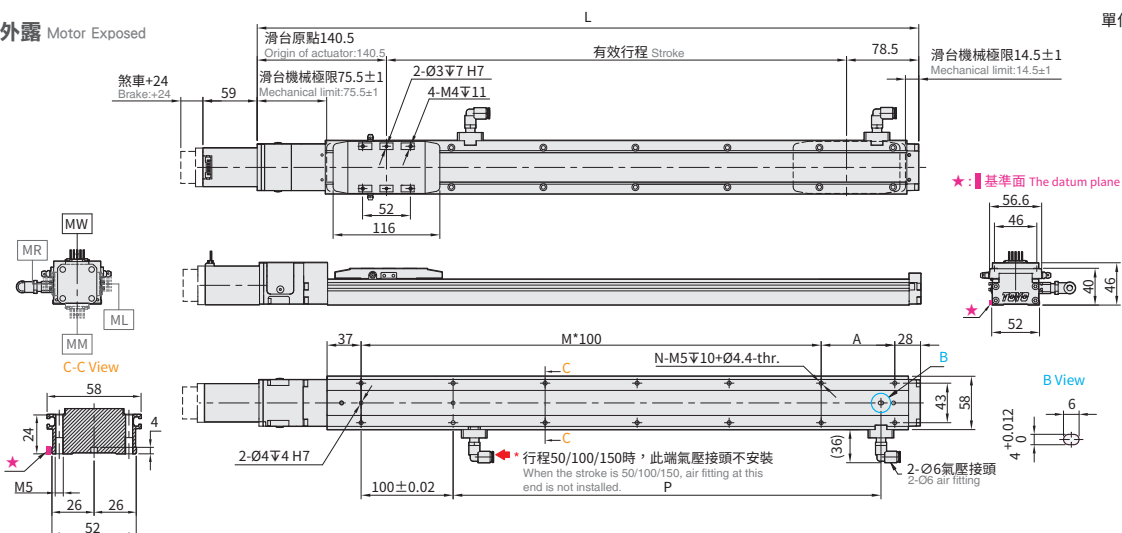
※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。
 The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

CGLCH5PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive

BC 馬達外露 Motor Exposed

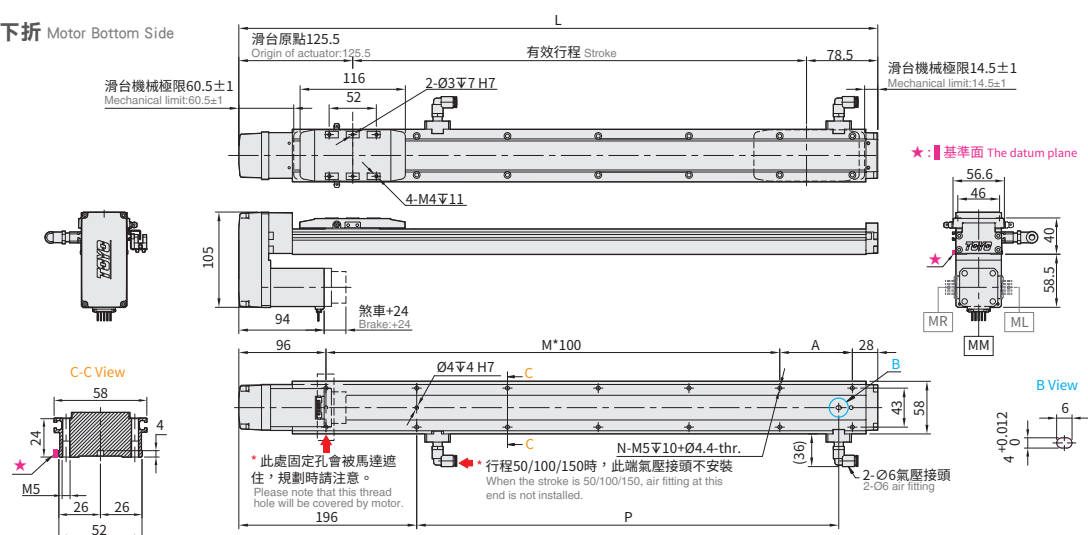


有效行程 Stroke	50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000										
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013										
L	269	319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219										
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80										
M	1		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10										
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24										
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965										
KG	1.06	1.19	1.32	1.44	1.57	1.69	1.82	1.95	2.07	2.2	2.33	2.45	2.58	2.71	2.83	2.96	3.08	3.21	3.34	3.46										
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	100										90										80	70	63	53	50	43	40	36	
	導程 Lead 6	300										270										240	210	190	160	150	130	120	110	110
	導程 Lead 12	600										540										480	420	380	320	300	260	240	220	220

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

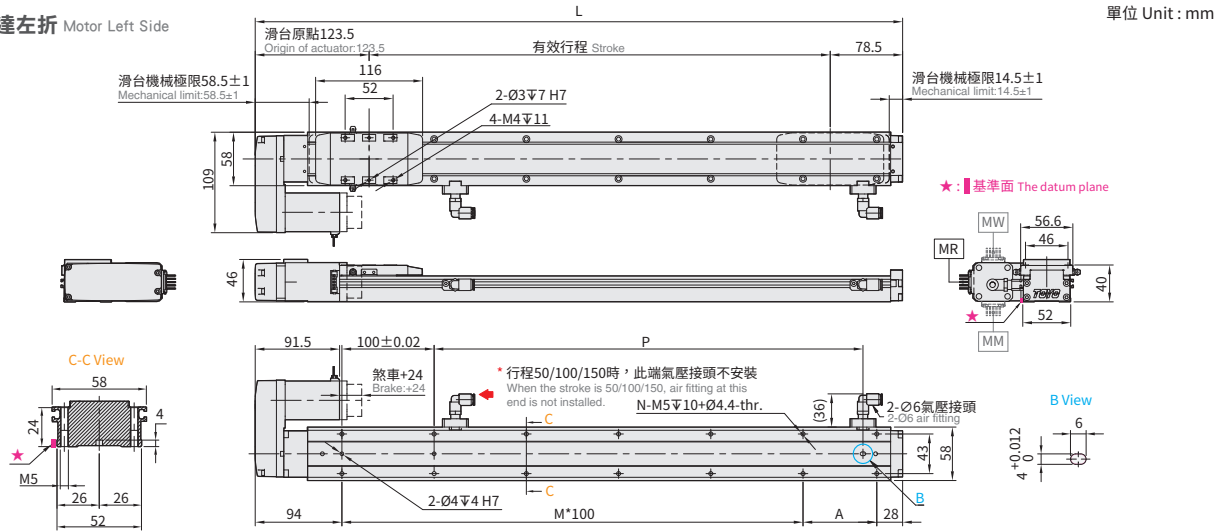


有效行程 Stroke	50 ^{±1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	254	304	354	404	454	504	554	604	654	704	754	804	854	904	954	1004	1054	1104	1154	1204
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2	100										90	80	70	63	53	50	43	40	36
	導程 Lead 6	300										270	240	210	190	160	150	130	120	110
	導程 Lead 12	600										540	480	420	380	320	300	260	240	220

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。

When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

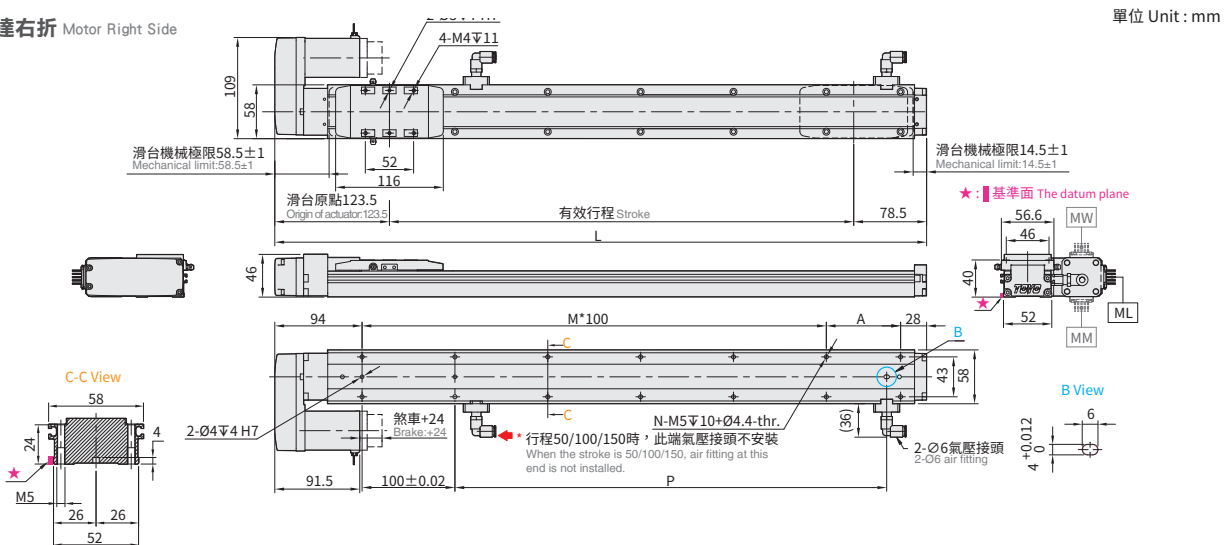
BL 馬達左折 Motor Left Side



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
極限行程 Limit Stroke (±1)	63	113	163	213	263	313	363	413	463	513	563	613	663	713	763	813	863	913	963	1013
L	252	302	352	402	452	502	552	602	652	702	752	802	852	902	952	1002	1052	1102	1152	1202
A	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80	30	80
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	15	65	115	165	215	265	315	365	415	465	515	565	615	665	715	765	815	865	915	965
KG	1.16	1.29	1.42	1.54	1.67	1.79	1.92	2.05	2.17	2.3	2.43	2.55	2.68	2.81	2.93	3.06	3.18	3.31	3.44	3.56
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 2										90									
	導程 Lead 6										270									
	導程 Lead 12										540									

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

CGLCH8PKP



螺桿驅動 Ball Screw Drive



最大行程
Maximum Stroke 1250mm

最高速度
Maximum Speed 880mm/s

馬達尺寸
Motor Dimension 60□

最大可搬重量
Max Payload 80kg

型號表示方式 Ordering Method

CGLCH8PKP - L6 - 100 - BC B - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

導程
Lead

6	6mm
12	12mm
24	24mm

行程
Stroke

50-1250mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置、煞車
Motor Position · Brake

BC	馬達外露 Motor Exposed	B
BM	馬達下折 Motor Bottom Side	
BL	馬達左折 Motor Left Side	
BR	馬達右折 Motor Right Side	

*若無煞車則不表示。
If No Brake, No Description.

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions..

基本仕様 Specification

規格 Spec	位置重複精度 Repeatability	mm	±0.005					
	馬達 Motor ※3		PKP566FN24A2			PKP264D28M2		
	螺桿導程 Lead	mm	6	12	24	6	12	24
	最高轉速 Maximum Rotating speed	rpm	2600	2600	2200	1200	900	900
	最高速度 Maximum Linear Speed ※1	mm/s	260	520	880	120	180	360
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	80	60	40	50	35
		垂直使用 Vertical	kg	-	-	-	10	1
	標準行程 Stroke (increments)	mm	50-1250mm/50 間隔 (50 increments)					
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size	mm	60□					
	滾珠螺桿外徑 Ball Screw Ø	mm	C7 Ø14					

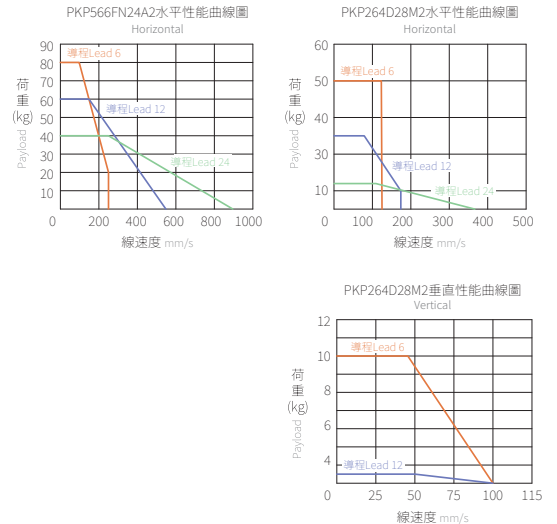
※1 長行程時，會產生螺桿偏擺，需將速度調降（線速度請參閱尺寸圖下方表格）。During in a long stroke, it causes ballscrew deflection, the speed must reduce. (Please refer to the linear velocity from the data sheet below the dimension graph.)

※2 因馬達特性高速運轉時會產生高頻噪音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs

※3 馬達 PKP566FN24A2(標準型) / 馬達 PKP264D28M2(標準型附電磁剎車)。

Motor PKP566FN24A2(Standard) / motorPKP264D28M2(Standard type with electromagnetic brake).

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



容許負載力距表 Allowable Overhang

(單位 Unit: mm)				(單位 Unit: mm)				(單位 Unit: mm)			
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C	壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C	垂直安裝 Vertical Installation	A	C	
	30kg	1900	165		30kg	261	165		5kg	670	670
	50kg	1080	88		50kg	140	88		10kg	335	335
導程 6 Lead	180kg	620	46		80kg	73	46		-	-	-
	20kg	780	175	導程 12 Lead	20kg	240	175	導程 12 Lead	1kg	960	960
	30kg	530	117		30kg	160	117		-	-	-
導程 12 Lead	60kg	399	85		60kg	117	85		-	-	-
	10kg	540	315	導程 24 Lead	10kg	287	315		-	-	-
	15kg	195	110		15kg	100	110		-	-	-
導程 24 Lead	40kg	440	257		40kg	235	257		-	-	-

靜額定扭矩 Static Loading Moment

		(單位 Unit: N.m)	
MY		271	
MP		271	
MR		449	

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。

Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 例吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。

Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.3 秒計算。

Life and torque are calculated based on the motor acceleration/deceleration setting of 0.3 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

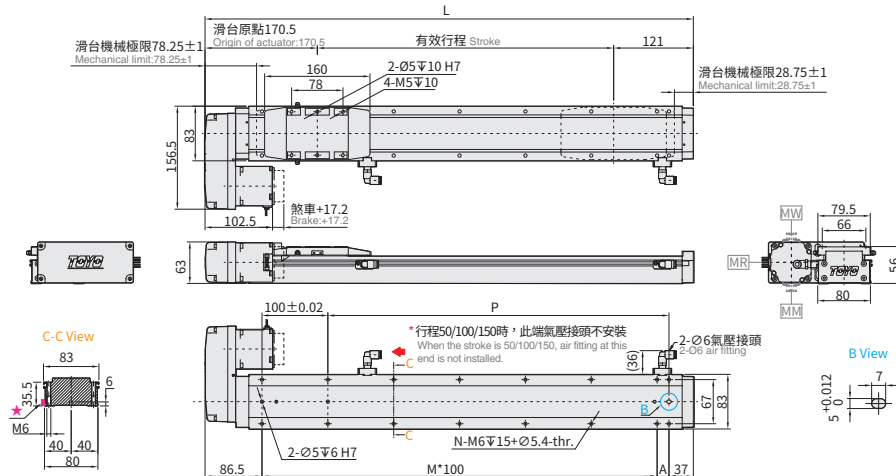
一般驅動器 General Drivers			
脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組（脈波產生器）控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器（256 點）。使用網路轉換器（另售），可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

BL 馬達左折 Motor Left Side

單位 Unit : mm

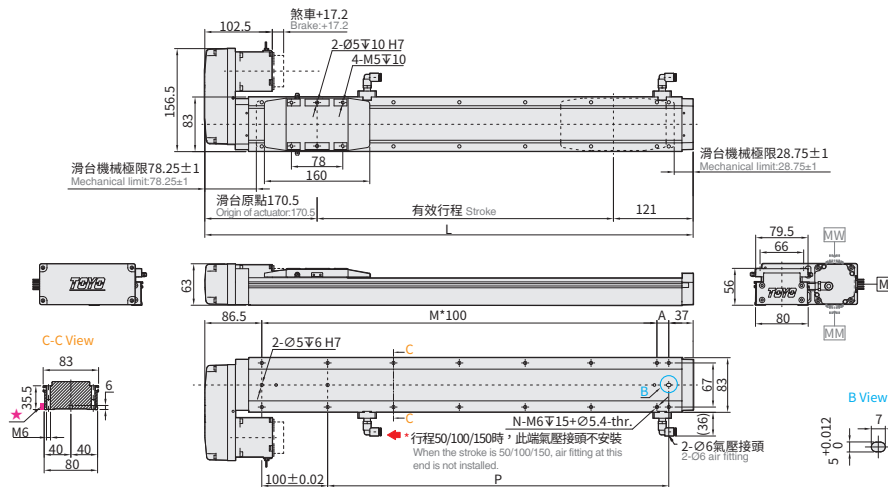


有效行程 Stroke		50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	
極限行程 Limit Stroke (±1)		74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5	
L		341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5	
A		18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14	
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32	
P		2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79	
KG		118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318	
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240		210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	520														480		420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	880																840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

BR 馬達右折 Motor Right Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	50 ^{※1}	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		
極限行程 Limit Stroke (±1)	74.5	124.5	174.5	224.5	274.5	324.5	374.5	424.5	474.5	524.5	574.5	624.5	674.5	724.5	774.5	824.5	874.5	924.5	974.5	1024.5	1074.5	1124.5	1174.5	1224.5	1274.5		
L	341.5	391.5	441.5	491.5	541.5	591.5	641.5	691.5	741.5	791.5	841.5	891.5	941.5	991.5	1041.5	1091.5	1141.5	1191.5	1241.5	1291.5	1341.5	1391.5	1441.5	1491.5	1541.5		
A	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18	68	18		
M	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13	14		
N	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30	32		
P	2.68	2.98	3.27	3.57	3.87	4.16	4.46	4.75	5.05	5.35	5.64	5.94	6.24	6.53	6.83	7.13	7.42	7.72	8.01	8.31	8.61	8.9	9.2	9.5	9.79		
KG	118	168	218	268	318	368	418	468	518	568	618	668	718	768	818	868	918	968	1018	1068	1118	1168	1218	1268	1318		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 6	260														240		210	190	170	160	140	130	120	110	100	90
	導程 Lead 12	520														480		420	380	340	320	280	260	240	220	200	180
	導程 Lead 24	880																840	760	680	640	560	520	480	440	400	360

※1 行程 50 時，因本體上鎖式固定孔會被滑座遮住，僅能使用 4 支螺絲固定，建議客戶本體使用下鎖式固定孔鎖附。
When the stroke is 50mm, if fixing the body from the top to the bottom, the fixing hole will be blocked by slider and only can be uses 4 screws to fix; as a result, suggest that fixing actuator body from the bottom to the top.

Memo

CGLTBPKP

軌道內嵌式皮帶驅動系列

Built-in Linear Motion Guide Lower profile Actuator Type

Contents

小型 SMALL

CGLTB5PKP



本體寬幅 52mm
Width
最大行程 3000mm.....126
Max. stroke
連續可搬重量 5kg
Continuous payload

中型 MEDIUM

CGLTB8PKP



本體寬幅 80mm
Width
最大行程 3000mm.....130
Max. stroke
連續可搬重量 12kg
Continuous payload

規格索引

Spec Index

CGLTBPKP 軌道內嵌式皮帶驅動系列
CGLTBPKP Built-in Linear Motion Guide Belt Drive Actuator-Slider Type

使用環境 Environment	傳動方式 Driven Mode	仕樣 Specification	馬達 Motor	本體寬幅 Width (mm)	位置重複精度 Repeatability(mm)	皮帶規格 Belt Spec		最大可搬重量 Maximum Payload(kg)		最高速度 ^{*1} Maximum Speed (mm/s)	
						寬度 Belt Width(mm)	導程 Lead(mm)	水平使用 Horizontal	垂直使用 Vertical		
一般環境 Standard	皮帶 Belt	CGLTB5PKP	PKP546N18A2	52	±0.06	9	32	5	-	1067	
		CGLTB8PKP	PKP566FN24A2	80	±0.06	8	60	12	-	1800	

^{*1}: 最高速度的使用條件有限制，請參閱各仕樣內頁的速度 - 荷重曲線圖。
The working condition of max. speed is restricted limited. Please refer to the curve graph of speed and loading in this catalog.

^{*2}: 標準行程內的黑色數字，代表該行程內可使用的最高安全速度。若超過此速度，機械手可能有嚴重共振產生。
The number written in the column means the highest safe speed within stroke.
If the speed is over the value shown in the chart, the vibration will be caused on the actuator.



標準行程及最高使用速度 ^{*2} Stroke(mm) & Maximum Speed(mm/s)																										代表速度 Speed	頁數 Page
行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
														1067													126
														1800													130

CGLTB5PKP



皮帶驅動 Belt Driver



最大行程
Maximum Stroke **3000mm**

最高速度
Maximum Speed **1067mm/s**

馬達尺寸
Motor Dimension **42□mm**

最大可搬重量
Max Payload **5kg**

型號表示方式 Ordering Method

CGLTB5PKP - X32 - 100 - BW - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

導程
Lead

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

皮帶型式
Belt Type

X 橡膠皮帶
Rubber Belt

行程
Stroke

50-3000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BW 馬達上折
Motor Top Side
BM 馬達下折
Motor Bottom Side

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

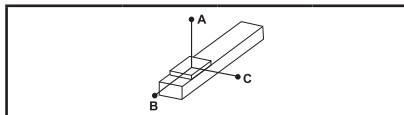
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.06
	馬達 Motor			PKP546N18A2※1
	皮帶導程 Lead		mm	32
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	2000
	最高速度 Maximum Linear Speed		mm/s	1067
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	5
		垂直使用 Vertical	kg	-
	定格推力 Rated Thrust		N	130
	標準行程 Stroke (increments)		mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)
最大加速度 Maximum acceleration		G	0.37	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size		mm	42□
	皮帶寬度 Ball Screw Ø		mm	9

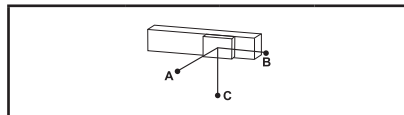
※1 因馬達特性高速運轉時會產生高頻音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs.

容許負載力距表 Allowable Overhang



(單位 Unit: mm)

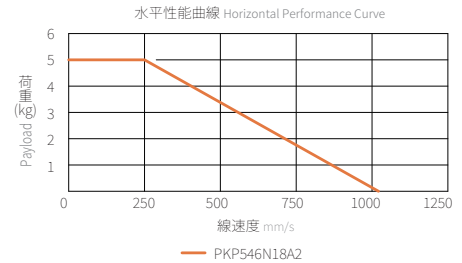
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	622	64	65
3kg	380	36	38
5kg	168	14	15



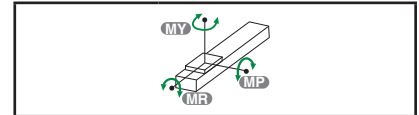
(單位 Unit: mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	65	64	622
3kg	38	36	380
5kg	15	14	168

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



靜額定扭矩 Static Loading Moment



(單位 Unit: N.m)

MY	73
MP	73
MR	115

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。
Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。
Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.4 秒計算。
Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers

脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。
The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

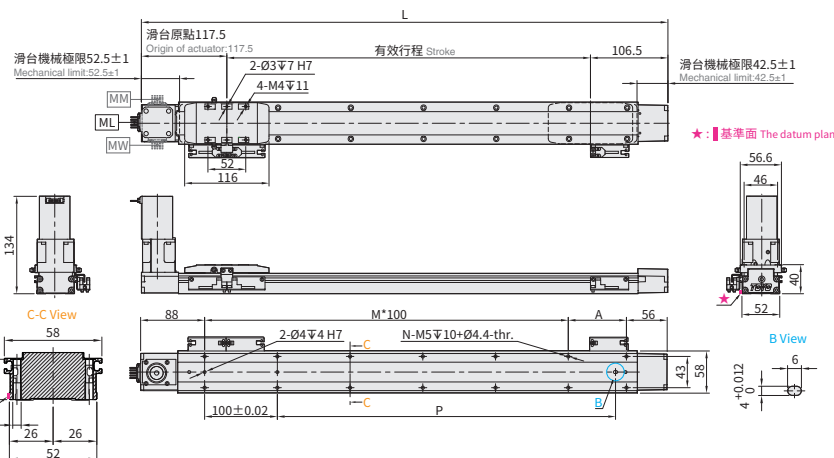
CGLT B5PKP



皮帶驅動
Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

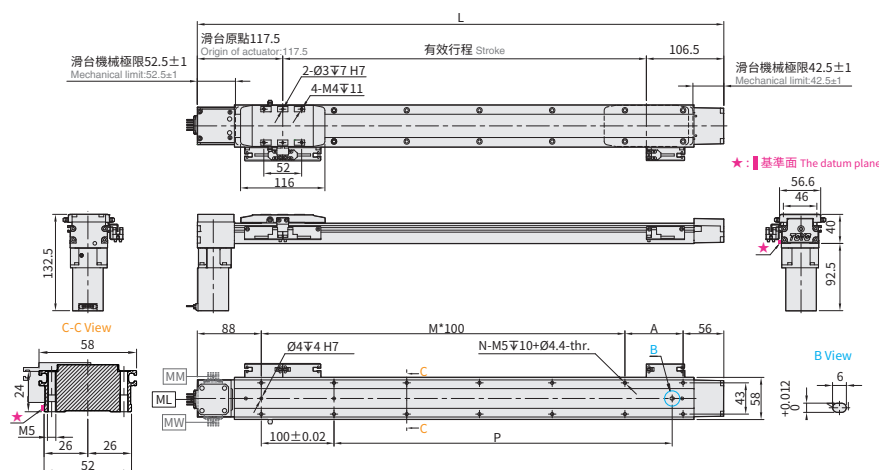


有效行程 Stroke		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000		
極限行程 Limit Stroke (±1)		524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5		
L		724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224		
A		80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80		
M		5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30		
N		14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64		
P		465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965		
KG		1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78		
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead 32	1067																											

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 +224；極限行程為有效行程 +13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)		524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5	
L		724	824	924	1024	1124	1224	1324	1424	1524	1624	1724	1824	1924	2024	2124	2224	2324	2424	2524	2624	2724	2824	2924	3024	3124	3224	
A		80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	80	
M		5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	
N		14	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	
P		465	565	665	765	865	965	1065	1165	1265	1365	1465	1565	1665	1765	1865	1965	2065	2165	2265	2365	2465	2565	2665	2765	2865	2965	
KG		1.92	1.99	2.07	2.14	2.22	2.29	2.37	2.44	2.52	2.59	2.67	2.74	2.81	2.89	2.96	3.04	3.11	3.19	3.26	3.34	3.41	3.49	3.56	3.63	3.71	3.78	
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead	32	1067																									

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L = 行程 +224；極限行程為有效行程 +13。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+224 and the stroke limit is +13 of the stroke range.

Memo

CGLTB8PKP



皮帶驅動
Belt Driver



最大行程
Maximum Stroke **3000mm**

最高速度
Maximum Speed **1800mm/s**

馬達尺寸
Motor Dimension **60□mm**

最大可搬重量
Max Payload **12kg**

型號表示方式 Ordering Method

CGLTB8PKP - X60 - 100 - BW - MW - 參照選配頁P134 - 0001

本體型號
Model

導程
Lead

選配
Options

特注式樣
Customization Order No.

皮帶型式
Belt Type

X 橡膠皮帶
Rubber Belt

行程
Stroke

50-3000mm
50間隔 50 mm Pitch

馬達位置
Motor Position

BW 馬達上折
Motor Top Side
BM 馬達下折
Motor Bottom Side

馬達出線方向
Motor Cable Leading Direction

MW	馬達出線朝上 Motor cable leading direction Upper side
MR	馬達出線朝右 Motor cable leading direction Right Side
MM	馬達出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side
ML	馬達出線朝左 Motor cable leading direction Left Side

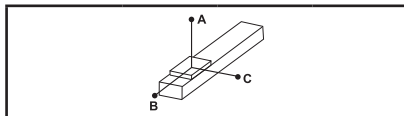
*出線方向會因馬達位置有所限制，詳見尺寸圖所標示的可用方向。
The cable direction is limited by the motor's position.
Please refer to the dimensions diagram for the available directions.

基本仕様 Specification

性能	位置重複精度 Repeatability		mm	±0.06
	馬達 Motor			PKP566FN24A2
	皮帶導程 Lead		mm	60
	最高轉速 Maximum Rotating speed		rpm	1800
	最高速度 Maximum Linear Speed		mm/s	1800
	最大可搬重量 Maximum Payload	水平使用 Horizontal	kg	12
		垂直使用 Vertical	kg	-
	定格推力 Rated Thrust		N	109
	標準行程 Stroke (increments)		mm	50-3000mm / 50 間隔 (50 increments)
最大加速度 Maximum acceleration		G	0.59	
部品 Parts	馬達尺寸 Motor Size		mm	60□
	皮帶寬度 Ball Screw Ø		mm	8

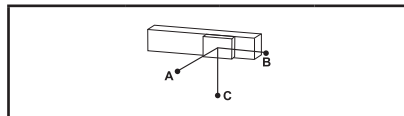
※1 因馬達特性高速運轉時會產生高頻音約 85 分貝。Please note that high-speed motor operation will generates a high-frequency noise of around 85dbs.

容許負載力距表 Allowable Overhang



(單位 Unit: mm)

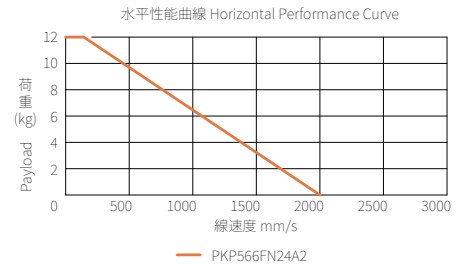
水平安裝 Horizontal Installation	A	B	C
2kg	1110	126	132
5kg	427	90	94
12kg	256	73	77



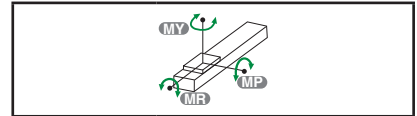
(單位 Unit: mm)

壁掛安裝 Wall Installation	A	B	C
2kg	132	126	1110
5kg	94	90	427
12kg	77	73	256

速度 - 荷重曲線圖 Speed-Payload Curve Diagram



靜額定扭矩 Static Loading Moment



(單位 Unit: N.m)

MY	271
MP	271
MR	449

* 力距表所表示的數據，代表荷重的重心位置於單一方向容許懸出的長度。
The data shown in the load moment table represents the allowable overhang length of the center of gravity of the payload in a single direction.

* 符合型錄規範的正常使用下，保證壽命為 10000 公里。

Operation life is 10,000km when the product is using under the specified conditions.

* 倒吊使用無法套用標準規範，如有需求請洽詢我司業務。

Data information is not for ceiling-mount inverse use. Contact us for the details if you want to apply ceiling-mount inverse usage.

* 壽命及力矩是以馬達加減速設定 0.4 秒計算。

Life and torque are calculated based on the motor acceleration/ deceleration setting of 0.4 seconds.

多樣化的組合驅動器 A wide range of stepper motor drivers are available for use

一般驅動器 General Drivers

脈波列輸入型 Pulse Input Type	RS-485 通訊型 Modbus (RTU) RS-485 Communication Type Modbus (RTU)	多軸驅動器 EtherCAT 通訊對應 Multi-axis driver with EtherCAT communication support	5 相步進馬達用 全閉回路控制型 Field Network Compatible CVD 5-Phase Stepper Motor Drivers (Fully Closed-Loop Control Type)
由定位模組 (脈波產生器) 控制馬達。 The motor is controlled by a positioning module. The pulse input type driver is driven by a pulse and direction input from a host PLC. Motion control is carried out via a pulse generator.	定位資料設定於驅動器 (256 點)。使用網路轉換器 (另售)，可 FA 網路控制。 The built-in controller (Stored Data) type driver allows for up to 256 items of operating data to be executed by a master controller via (1) Remote I/O, (2) Modbus (RTU)/RS-485, or (3) FA network (By using a separately sold network converter).	- EtherCAT 對應和 4 軸控制減少接線並節省空間 - 可組合使用 2 相 / 5 相馬達和使用 EtherCAT 通訊的同步控制 - 能夠捕捉編碼器資訊和位置偏差檢測 - 電磁剎車及電源自動控制 - Alarm、Information 功能等 The Multi-Axis Type CVD Series stepper motor drivers offer: - EtherCAT communication enables synchronous operation - Wiring for communication, power supply, etc., for the 4-axis, are integrated into a single-driver - Can be used with 2-phase/5-phase stepper motors - Ability to capture encoder information and position deviation detection - Automatically controls electromagnetic brakes using data acquired from integrated encoders, which can reduce host controller costs and program creation time - Alarms	- 全閉迴路控制 - 無需增益調整 - 以先進的微步控制實現最低振動和噪音 - 小型薄型微步驅動，節省空間 - 可選擇步進角度和指令平滑 - 監視功能 The CVD stepper motor drivers offer: - Fully Closed-Loop Control Type - No Gain Adjustment Required - Lowest Vibration and Noise with advanced Microstepping control - Small, thin microstepping drive with space saving FETs - Selectable step angle and microstepping filter control

※ 與電動滑台、電動缸組合使用的驅動器、電纜線皆與 PKP 系列共用。

The drivers and cables used in combination with electric sliders and electric cylinders are compatible with the PKP series.

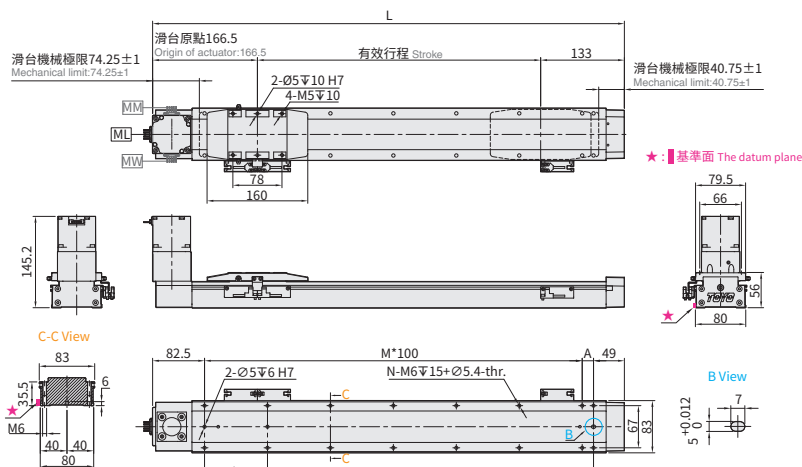
CGLTB8PKP



皮帶驅動 Belt Driver

BW 馬達上折 Motor Top Side

單位 Unit : mm

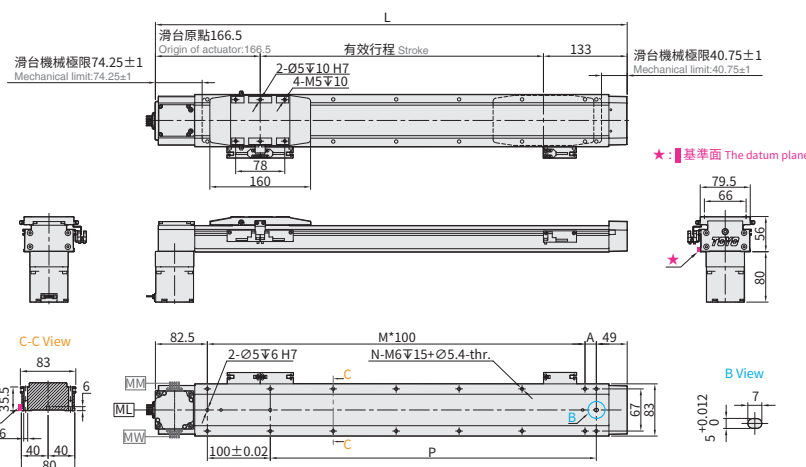


有效行程 Stroke		500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)		524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5	
L		799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5	
A		68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	
M		6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	
N		16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	
P		568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068	
KG		4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91	
線速度 Linear Speed mm/s	導程 Lead	2000																										
	60																											

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L=行程+300; 極限行程為有效行程+24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

BM 馬達下折 Motor Bottom Side

單位 Unit : mm



有效行程 Stroke	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600	2700	2800	2900	3000	
極限行程 Limit Stroke (±1)	524.5	624.5	724.5	824.5	924.5	1024.5	1124.5	1224.5	1324.5	1424.5	1524.5	1624.5	1724.5	1824.5	1924.5	2024.5	2124.5	2224.5	2324.5	2424.5	2524.5	2624.5	2724.5	2824.5	2924.5	3024.5	
L	799.5	899.5	999.5	1099.5	1199.5	1299.5	1399.5	1499.5	1599.5	1699.5	1799.5	1899.5	1999.5	2099.5	2199.5	2299.5	2399.5	2499.5	2599.5	2699.5	2799.5	2899.5	2999.5	3099.5	3199.5	3299.5	
A	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	68	
M	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	
N	16	18	20	22	24	26	28	30	32	34	36	38	40	42	44	46	48	50	52	54	56	58	60	62	64	66	
P	568	668	768	868	968	1068	1168	1268	1368	1468	1568	1668	1768	1868	1968	2068	2168	2268	2368	2468	2568	2668	2768	2868	2968	3068	
KG	4.41	4.83	5.25	5.67	6.09	6.51	6.93	7.35	7.77	8.19	8.61	9.03	9.45	9.87	10.29	10.71	11.13	11.55	11.97	12.39	12.81	13.23	13.65	14.07	14.49	14.91	
線速度 Linear Speed mm/s	2000																										
導程 Lead	60																										

※ 由於版面限制，無法列出所有行程資訊，總長 L=行程+300; 極限行程為有效行程+24.5。
Due to the limitation of the layout, it's not able to list out full information of the stroke. Total Length of L = Stroke+300 and the stroke limit is +24.5 of the stroke range.

CGLTB
GLTB5PKP
GLTB8PKP

選配參考資料 Options

感應器選配

Sensor Options

C4

感應器 SENSOR			
原點感應器 (外掛型) Home sensor (Out side)		端點極限感應器 (外掛型) Limit sensor (Out side)	
代號 Code	說明 Description	代號 Code	說明 Description
C	馬達側 Motor Side	3	1 只 1pc
D	反馬達側 Opposite Motor Side	4	2 只 2pc
E	無 SENSOR No Sensor	5	無 SENSOR No Sensor

N5

輸出方式 & 線長 Output type & Cable length	
代號 Code	說明 Description
N5	NPN+5 米線 NPN+5M Cable
P2	PNP+2 米線 PNP+2M Cable
P5	PNP+5 米線 PNP+5M Cable
-	NPN+2 米線 NPN+2M Cable

指定馬達出線方向

Selectable Motor Cable Leading Direction

代號 Code	說明 Instructions	示意圖 Diagram
MW	出線朝上 Motor cable leading direction upper side	
MR	出線朝右 Motor cable leading direction Right side	
MM	出線朝下 Motor cable leading direction Bottom side	
ML	出線朝左 Motor cable leading direction Left side	

※ 出線方向定義方式 1. 滑台水平放置 2. 面向馬達出力軸，判斷上、下、左、右

※ Definition method of the outlet direction 1. The slide table is placed horizontally 2. Face the motor output shaft, judge up, down, left and right

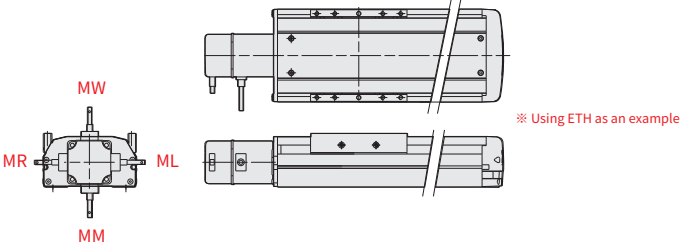
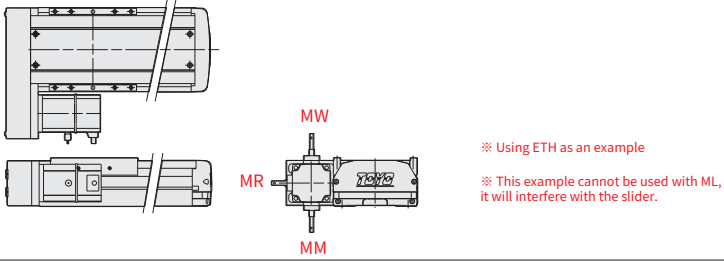
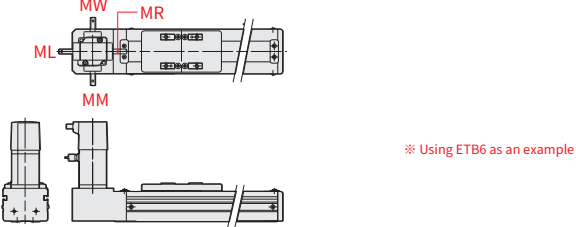
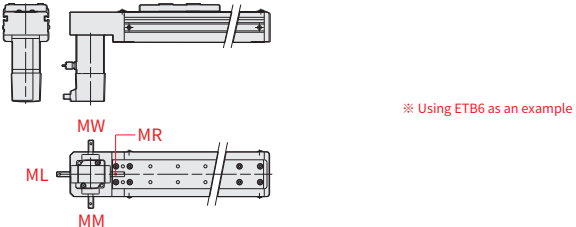
指定馬達出線方向

Selectable Motor Cable Leading Direction

螺桿滑台 Ball Screw type	馬達位置對應出線方向 Motor position corresponds to power cable direction															
	BC				BL				BR				BM			
適用系列 Applicable specs	MW	MR	MM	ML	MW	MR	MM	ML	MW	MR	MM	ML	MW	MR	MM	ML
GLTH/GLTHD GLTHM GLCH/GLCHD	○	○	○	○	○	○	○	×	○	×	○	○	×	○	○	○

皮帶滑台 Belt type	馬達位置對應出線方向 Motor position corresponds to power cable direction							
	BW				BM			
適用系列 Applicable specs	MW	MR	MM	ML	MW	MR	MM	ML
GLTB GLCB	○	○	○	○	○	○	○	○

* 未指定出線方向時，以型錄圖示為主 *When the lead direction is not specified, follow the catalog diagram

適用規格 Applicable specs	依不同規格提供範例圖示 Provide motor cable leading direction example according to different specifications	
GLTH 系列 GLCH 系列 GLTH series GLCH series		
		
GLTB 系列 GLCB 系列 GLTB series GLCB series		
		

AC 驅動器

■ 品名看法

● 驅動器

AZD - C D

①

②

③

● 連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

CC 050 V Z F B

①

②

③

④

⑤

⑥

①	驅動器種類	AZD：AZ系列驅動器
②	電源輸入	A：單相100-120V C：單相/三相200-240V
③	種類	D：內藏定位功能型 X：RS-485通訊附脈波列輸入型 無：脈波列輸入型 EP：支援EtherNet/IP ED：支援EtherCAT驅動規範 PN：支援PROFINET M3：支援MECHATROLINK-III S3：支援SSCNETIII/H

①	CC：電纜線	
②	長度	005：0.5m 010：1m 015：1.5m 020：2m 025：2.5m 030：3m 040：4m 050：5m 070：7m 100：10m 150：15m 200：20m
③	追加號碼	
④	適用機種	Z：AZ系列用
⑤	電纜線種類	F：連接用電纜線套件 R：可動連接用電纜線套件
⑥	內容	無：無電磁剎車用 B：附電磁剎車用

■ 種類

馬達、驅動器、連接用電纜線另行安排。

● 驅動器

◇ 內藏定位功能型

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AD
單相/三相200-240V	AZD-CD



◇ 脈波列輸入型

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-A
單相/三相200-240V	AZD-C



◇ 對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AED
單相/三相200-240V	AZD-CEC



◇ 對應MECHATROLINK-III

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AM3
單相/三相200-240V	AZD-CM3



◇ RS-485通訊附脈波列輸入型

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AX
單相/三相200-240V	AZD-CX



◇ 對應EtherNet/IP

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AEP
單相/三相200-240V	AZD-CEP



◇ 對應PROFINET

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-APN
單相/三相200-240V	AZD-CPN



◇ 對應SSCNETIII/H

電源輸入	品名
單相100-120V	AZD-AS3
單相/三相200-240V	AZD-CS3



● 連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

如電纜線需要彎曲，請使用可動連接用電纜線套件。亦備有可對連接用電纜線追加連接的中繼電纜線及可動中繼電纜線。請參閱第160頁。

■ 附件

● 驅動器

種類	附件	連接器
內藏定位功能型 RS-485通訊附 脈波列輸入型 脈波列輸入型		・CN1用（1個） ・CN4用（1個） ・CN5用（1個） ・連接器接線把手（1個）
對應EtherCAT驅動規範 對應EtherNet/IP 對應PROFINET		・CN1用（1個） ・CN4用（1個） ・CN7用（1個） ・連接器接線把手（1個）
對應MECHATROLINK-III 對應SSCNETIII/H		・CN1用（1個） ・CN4用（1個） ・CN5用（1個） ・CN6用（1個） ・連接器接線把手（1個） ・CN7 A、CN7 B用連接器保護套（2個）*

*對應SSCNETIII/H型附送。

■ 組合一覽表

種類	類型	品名
驅動器	內藏定位功能型	AZD-AD、AZD-CD
	RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-AX、AZD-CX
	脈波列輸入型	AZD-A、AZD-C
	對應EtherNet/IP	AZD-AEP、AZD-CEP
	對應EtherCAT驅動規範（Drive Profile）	AZD-AED、AZD-CED
	對應PROFINET	AZD-APN、AZD-CPN
	對應MECHATROLINK-III	AZD-AM3、AZD-CM3
	對應SSCNETIII/H	AZD-AS3、AZD-CS3

+

種類	類型	品名
連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件	連接用電纜線套件	馬達／編碼器用：CC◇◇◇VZF 馬達／編碼器／電磁剎車用：CC◇◇◇VZFB
	可動連接用電纜線套件	馬達／編碼器用：CC◇◇◇VZR 馬達／編碼器／電磁剎車用：CC◇◇◇VZRB

● 品名中的記號可能包含下列表示種類的文字或數字。

- ：出力軸形狀
- ◇：電纜線長度

■ 驅動器規格

驅動器品名		AZD-AD	AZD-CD		AZD-AM3 AZD-AS3	AZD-CM3 AZD-CS3		
主電源	輸入電壓	單相100-120V －15～+6% 50/60Hz	單相200-240V －15～+6% 50/60Hz	三相200-240V －15～+6% 50/60Hz	單相100-120V －15～+6% 50/60Hz	單相200-240V －15～+6% 50/60Hz	三相200-240V －15～+6% 50/60Hz	
	輸入電流	AZM46	2.7A	1.7A	1.0A	2.7A	1.7A	1.0A
		AZM48	2.7A	1.6A	1.0A	2.7A	1.6A	1.0A
		AZM66	3.8A	2.3A	1.4A	3.8A	2.3A	1.4A
		AZM69	5.4A	3.3A	2.0A	5.4A	3.3A	2.0A
		AZM98	5.5A	3.3A	2.0A	5.5A	3.3A	2.0A
		AZM911	6.4A	3.9A	2.3A	6.4A	3.9A	2.3A
控制電源	輸入電壓	DC24V ±5%*1						
	輸入電流	0.25A (0.5A) *2						
介面	控制輸入	10點、光耦合器			4點、光耦合器			
	脈波輸出	2點、Line Driver			—			
	控制輸出	6點、光耦合器、開集極			3點、光耦合器、開集極			
	切斷動力信號輸入	2點、光耦合器						
	切斷動力監視輸出	1點、光耦合器、開集極						

*1 使用附電磁剎車馬達時，若使用本公司的電纜線將馬達與驅動器間延長至20m，則輸入電壓為DC24V±4%。

*2 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。AZM46時為0.33A。

驅動器品名		AZD-AX AZD-A AZD-AEP AZD-AED AZD-APN	AZD-CX AZD-C AZD-CEP AZD-CED AZD-CPN		
主電源	輸入電壓	單相100-120V －15~+6% 50/60Hz	單相200-240V －15~+6% 50/60Hz	三相200-240V －15~+6% 50/60Hz	
	輸入電流	AZM46	2.7A	1.7A	1.0A
		AZM48	2.7A	1.6A	1.0A
		AZM66	3.8A	2.3A	1.4A
		AZM69	5.4A	3.3A	2.0A
		AZM98	5.5A	3.3A	2.0A
		AZM911	6.4A	3.9A	2.3A
控制電源	輸入電壓	DC24V ±5%*1			
	輸入電流	0.25A (0.5A) *2			
介面	脈波輸入	・ 2點、光耦合器 ・ 最大輸入脈波頻率 Line Driver：1MHz（週期50%時） 開集極：250kHz（週期50%時）			
	控制輸入	6點、光耦合器			
	脈波輸出	2點、Line Driver			
	控制輸出	6點、光耦合器、開集極			
	切斷動力信號輸入	2點、光耦合器			
	切斷動力監視輸出	1點、光耦合器、開集極			

*1 使用附電磁剎車馬達時，若使用本公司的電纜線將馬達與驅動器間延長至20m，則輸入電壓為DC24V±4%。

*2 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。AZM46時為0.33A。

■ 驅動器功能

●內藏定位功能型、RS-485通訊附脈波列輸入型、脈波列輸入型、對應EtherNet/IP、對應PROFINET

驅動器品名			AZD-□D	AZD-□X	AZD-□	AZD-□EP AZD-□PN	
定位資料數			256點	256點*1		256點	
遠程I/O	輸入		16點		—	16點	
	輸出		16點		—	16點	
設定工具			資料設定軟體MEXE02				
座標管理方法			免電池絕對式系統				
運轉	定位運轉	種類	定位運轉	○	○	○*1	○
			定位推壓運轉*2	○	○	○*1	○
		連結方式	單獨運轉	○	○	○*1	○
			順序運轉	○	○	○*1	○
			多段變速（出力軸形狀連結）	○	○	○*1	○
		程序控制	Loop運轉（反覆）	○	○	○*1	○
	Event跳轉運轉		○	○	○*1	○	
	速度控制運轉（連續運轉）		○	○	○*1	○	
	原點復歸運轉	原點復歸運轉	○	○	○	○	
		高速原點復歸運轉	○	○	○	○	
	JOG運轉		○	○	○	○	
	監視／其他資訊	波形監視		○	○	○	○
過負載檢知		○	○	○	○		
過熱檢知（馬達、驅動器）		○	○	○	○		
位置、速度資訊		○	○	○	○		
溫度檢知（馬達、驅動器）		○	○	○	○		
馬達負載率		○	○	○	○		
行走距離、累積行走距離		○	○	○	○		
Alarm			○	○	○	○	

●品名中的□填入表示電源輸入的A（單相100-120V）或C（單相／三相200-240V）。

*1 透過資料設定軟體MEXE02設定後即可使用。

*2 減速機型馬達及電動模組產品DGⅡ系列無法使用推壓運轉。

●對應EtherCAT驅動規範（Drive Profile）

驅動器品名		AZD-□ED
遠程I/O	輸入	16點
	輸出	16點
操作模式	Profile位置模式（PP）	
	Profile速度模式（PV）	
	原點復歸模式（HM）	
	Cyclic同步位置模式（CSP）	
	Cyclic同步速度模式（CSV）	
設定工具		資料設定軟體MEXE02
座標管理方法		免電池絕對式系統
監視／其他資訊		同上表。
Alarm		○

●品名中的□填入表示電源輸入的A（單相100-120V）或C（單相／三相200-240V）。

●對應MECHATROLINK-III

驅動器品名		AZD-□M3
遠程I/O	輸入	8點
	輸出	8點
運轉		INTERPOLATE 插值進給
		POSING 定位
		FEED 定速進給
		EX_FEED 外部輸入定位定速進給
		EX_POSING 外部輸入定位
		ZRET 原點復歸
		VELCTRL 速度控制*
設定工具		資料設定軟體MEXE02
座標管理方法		免電池絕對式系統
監視／其他資訊		同上表。
Alarm		○

●品名中的□填入表示電源輸入的A（單相100-120V）或C（單相／三相200-240V）。

* VELCTRL及TRQCTRL不支援標準步進馬達的驅動規範。

●對應SSCNET III/H

驅動器品名		AZD-□S3
遠程I/O	輸入	無
	輸出	無
運轉		位置控制
		速度控制*
		轉矩控制*
		轉矩限制*
設定工具		資料設定軟體MEXE02
座標管理方法		免電池絕對式系統
監視／其他資訊		同上表。
Alarm		○

●品名中的□填入表示電源輸入的A（單相100-120V）或C（單相／三相200-240V）。

* 關於各運轉的對應狀況，請向上位控制機器的製造商確認。

■ 通訊規格

● RS-485 通訊

網路通訊協定	Modbus RTU模式
電氣特性	EIA-485標準、直式電纜線 使用雙絞線（建議採用TIA/EIA-568B CAT5e以上），總延長距離為50m。*
通訊方式	半雙工通訊、起停同步方式（資料：8位元，停止位元：1位元／2位元，奇偶：無／偶數／奇數）
傳送速度	從9600bps/19200bps/38400bps/57600bps/115200bps/230400bps當中選擇
連接形態	可程式控制器（主站）1台最多能夠連接31台。

*因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

● EtherNet/IP

通訊規格	EtherNet/IP（符合CT16）	
供貨商ID	187：Oriental Motor Company	
Device類型	43：Generic Device	
傳送速度	10/100Mbps（自動協商）	
通訊方式	全雙工/半雙工（自動協商）	
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線/跳線、範圍5e以上	
佔用位元組數	輸出（掃描器→驅動器）	40位元組
	輸入（驅動器→掃描器）	56位元組
Implicit通訊	對應連線數	2
	連線類型	Exclusive Owner、Input Only
	通訊週期（RPI）	1~3200ms
	連接類型（掃描器→驅動器）	Point-to-Point
	連接類型（驅動器→掃描器）	Point-to-Point、Multicast
	資料反映觸發器	Cyclic
IP位址設定方法	IP位址設定開關、參數、DHCP	
對應拓樸	星狀、線狀、環狀（Device Level Ring）	

● EtherCAT

通訊規格	IEC 61158 Type12
實體層/網路通訊協定	100 BASE-TX（IEEE 802.3）
傳送速度	100Mbps
通訊週期	- Free Run模式：1ms以上 - SM2事件同步模式：1ms以上 - DC模式：0.25ms、0.5ms、1ms、2ms、3ms、4ms、5ms、6ms、7ms、8ms
通訊埠/連接器	RJ45×2（對應屏蔽） ECAT IN：EtherCAT輸入 ECAT OUT：EtherCAT輸出
拓樸	菊鍊（最大65,535節點）
Process data	可變PDO映射
SyncManager	- SM0：Mailbox輸出 - SM1：Mailbox輸入 - SM2：Process data輸出 - SM3：Process data輸入
信箱（CoE）	- 緊急訊息 - SDO要求 - SDO回應 - SDO資訊
同步模式	- Free Run模式（非同步） - SM2事件同步模式 - DC模式（SYNC0事件同步）
Device profile	IEC 61800-7 C1A402驅動規範

● PROFINET

通訊規格	PROFINET IO Ver.2.4
供貨商ID	0x33E：ORIENTAL MOTOR
傳送速度	100Mbps（自動協商）
通訊方式	全雙工（自動協商）
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線／跳線、建議為CAT-5e以上
通訊連接器	RJ45×2（對應屏蔽）
Conformance Class	B
RT/IRT	RT
NetLoad Class	I
支援的網路通訊協定	DCP、LLDP、SNMP
佔用位元組數	輸出（上位系統→驅動器） 輸入（驅動器→上位系統）
	40byte 56byte
對應拓撲	星狀、樹狀、匯流排

● 驅動器雖只取得1埠的PROFINET產品認證，但由於具備HUB功能，因此能以匯流排方式連接。
無論連接哪一個通訊連接器，輸出的LLDP/SNMP資訊都相同。

● MECHATROLINK-III

通訊協定	MECHATROLINK-III
傳送速度	100Mbps
傳送週期	0.5~4ms（支援0.5ms單位）
通訊週期	0.5~32ms（支援0.5ms單位）
連結通訊 字數	Cyclic通訊 Event-Driven通訊
	48byte/站或32byte/站 固定64byte
站址設定	0.3h~EFh
擴充位址	0（站址+0000h）
通訊連接器	工業迷你I/O連接器
通訊模式	Cyclic通訊 Event-Driven通訊
規範類型	Cyclic通訊 Event-Driven通訊
	標準步進馬達驅動規範 標準伺服規範 透過Event-Driven通訊取得ID資訊專用規範

● 對應SSCNET III/H

通訊協定	SSCNET III/H
通訊媒介	光纖
傳送速度	150Mbps
支援通訊週期	0.44ms、0.88ms
支援運算週期*	0.44ms、0.88ms、1.77ms、3.55ms

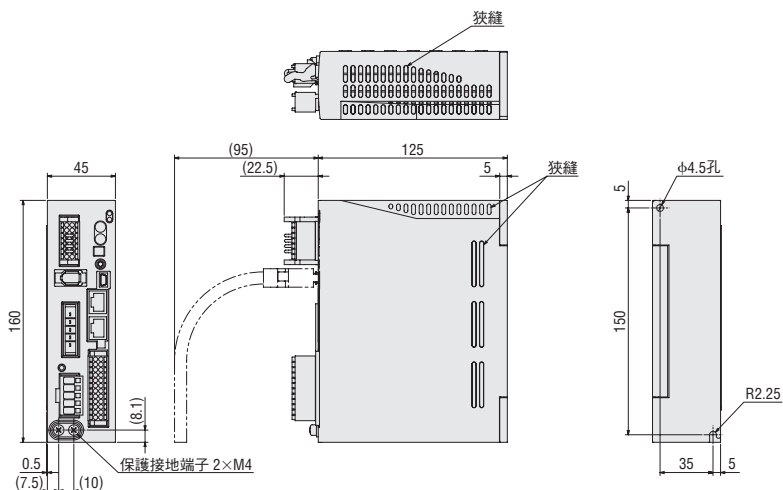
* 依伺服系統控制器的規格及連接軸數而定。

■ 驅動器

2D & 3D CAD

種類	品名	重量 kg	2D CAD
內藏定位功能型	AZD-AD、AZD-CD	0.65	B1095
RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-AX、AZD-CX		B1097
脈波列輸入型	AZD-A、AZD-C		B1097

● 外形圖為內藏定位功能型。外形尺寸、附件為表中所有驅動器類型共通。



● 附件

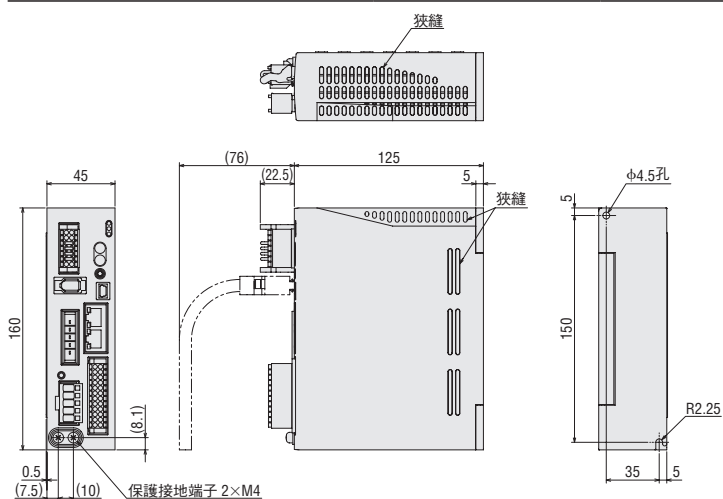
DC24V電源輸入、電磁剎車連接、再生電阻熱能輸入、切斷動力信號輸出入用連接器 (CN1)
連接器：DFMC1,5/7-ST-3,5-LR
(菲尼克斯有限公司)

主電源、再生電阻用連接器 (CN4)
連接器：05JFAT-SAXGDK-H5.0
(J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.)
連接器接線把手

輸出入信號用連接器 (CN5)
連接器：DFMC1,5/12-ST-3,5
(菲尼克斯有限公司)

2D & 3D CAD

種類	品名	重量 kg	2D CAD
對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)	AZD-AED、AZD-CED	0.68	B1504
對應EtherNet/IP	AZD-AEP、AZD-CEP		B1504
對應PROFINET	AZD-APN、AZD-CPN		B1504



● 附件

控制電源輸入、電磁剎車連接、再生電阻過熱輸入、切斷動力信號輸出入用連接器 (CN1)
連接器：DFMC1,5/7-ST-3,5-LR
(菲尼克斯有限公司)

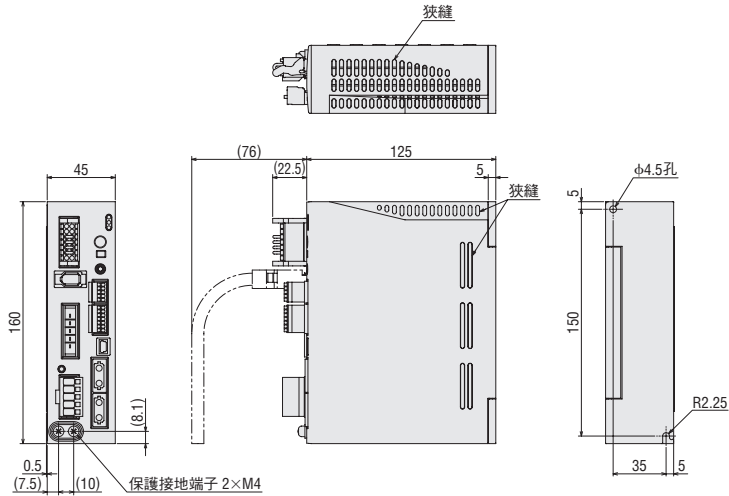
主電源、再生電阻用連接器 (CN4)
連接器：05JFAT-SAXGDK-H5.0
(J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.)
連接器接線把手

輸出入信號用連接器 (CN7)
連接器：DFMC1,5/12-ST-3,5
(菲尼克斯有限公司)

2D & 3D CAD

種類	品名	重量 kg	2D CAD
對應MECHATROLINK-III	AZD-AM3、AZD-CM3	0.66	B1540
對應SSCNETIII/H	AZD-AS3、AZD-CS3	0.67	B1539

●外形圖為對應SSCNETIII/H型。外形尺寸、附件為表中所有驅動器類型共通。



●附件

控制電源輸入、電磁剎車連接、回生電阻過熱輸入、
切斷動力信號輸出入用連接器 (CN1)
連接器：DFMC1,5/7-ST-3,5-LR
(菲尼克斯有限公司)

主電源、回生電阻用連接器 (CN4)
連接器：05JFAT-SAXGDK-H5.0
(J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.)
連接器接線把手

輸入信號用連接器 (CN5)
連接器：FK-MC 0,5/5-ST-2,5
(菲尼克斯有限公司)

輸出信號用連接器 (CN6)
連接器：FK-MC 0,5/7-ST-2,5
(菲尼克斯有限公司)

連接器保護套* (CN7 A、CN7 B用)
*SSCNETIII/H型附送。

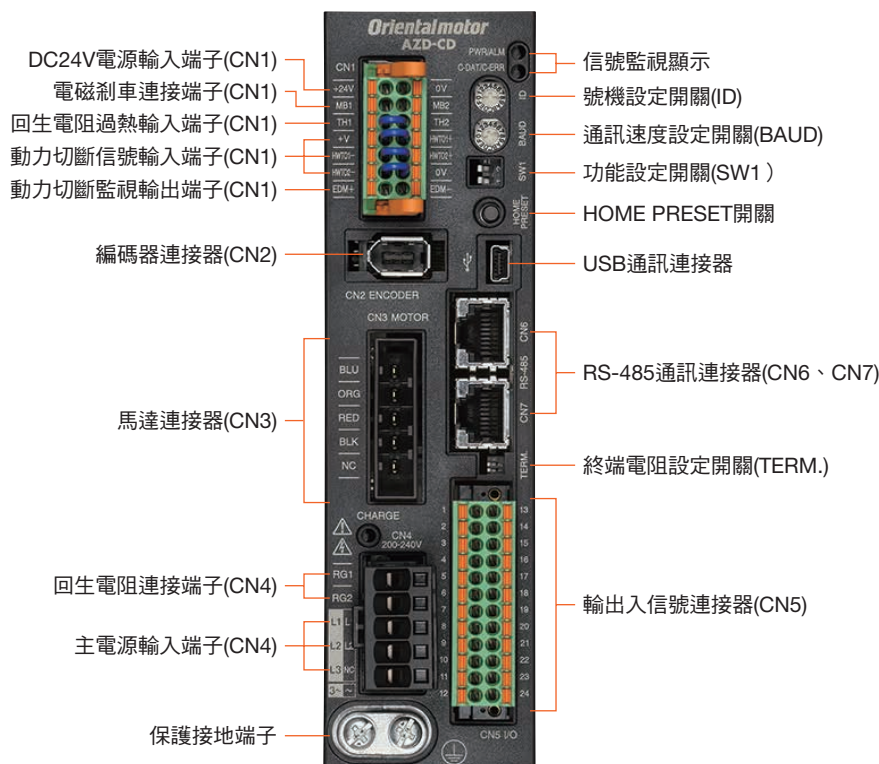
■ 連接與運轉

● 驅動器各部位名稱

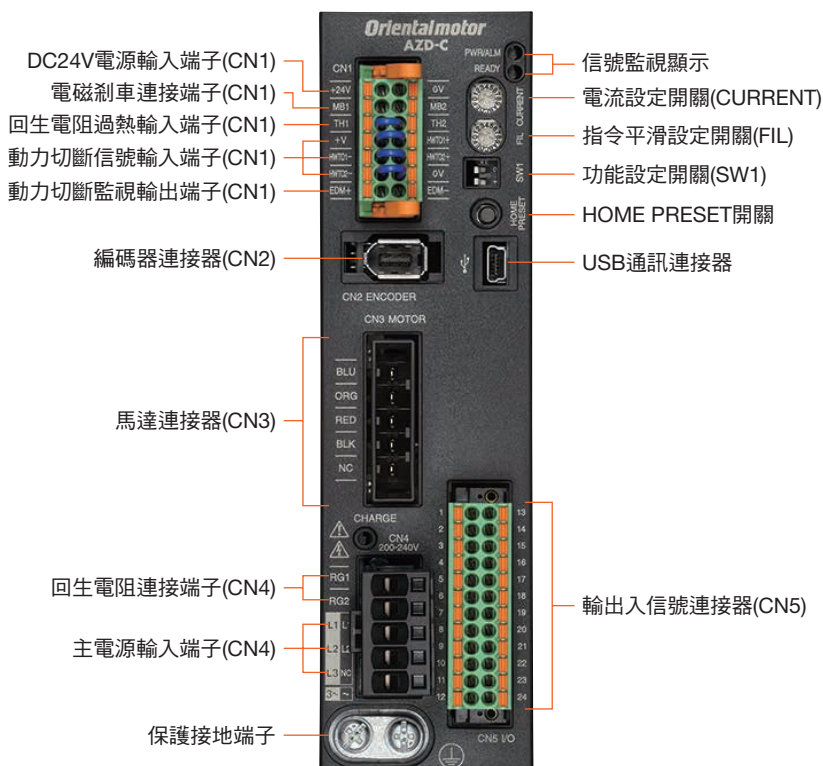
功能詳情請參閱AZ系列的使用說明書。使用說明書請至本公司網站下載，或請洽本公司或客戶諮詢中心。

◇ 內藏定位功能型、RS-485通訊附脈波列輸入型

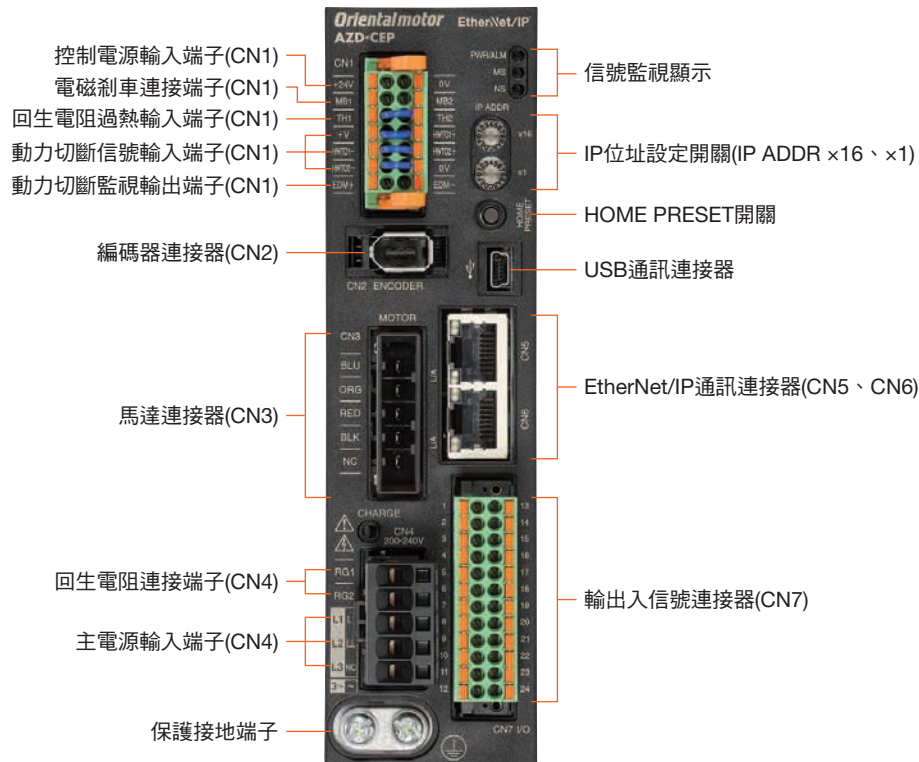
照片為內藏定位功能型。



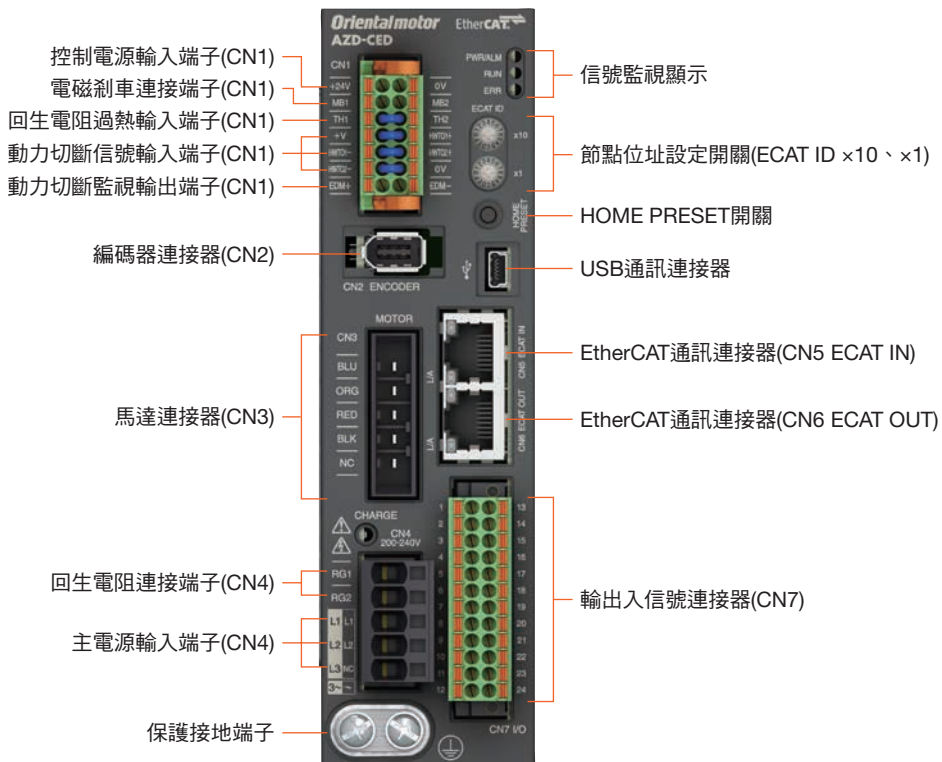
◇ 脈波列輸入型



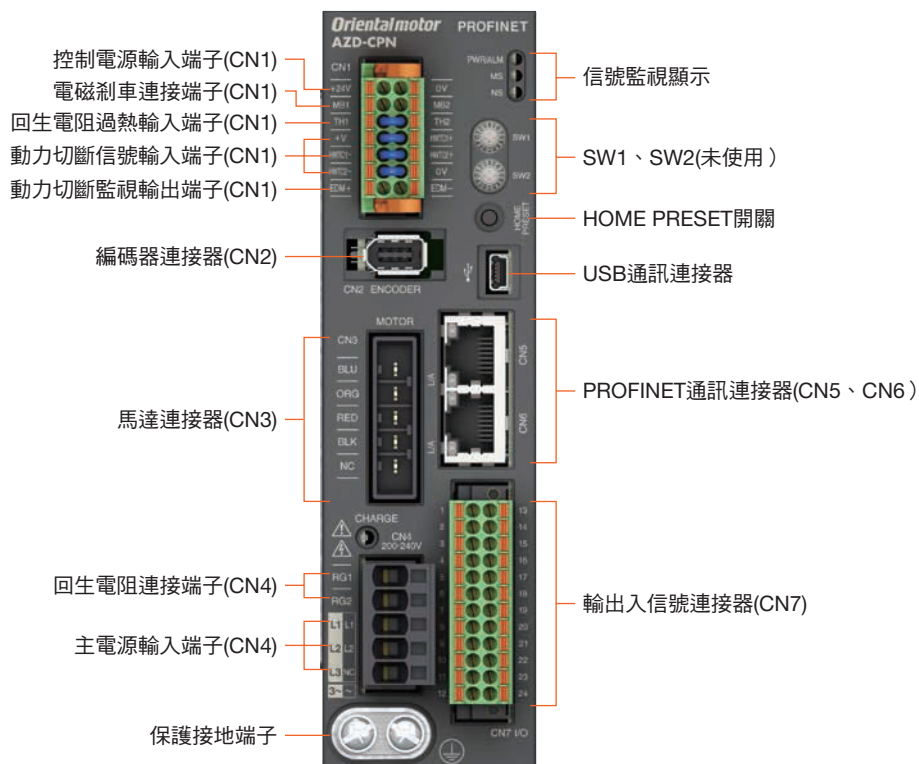
◇對應EtherNet/IP



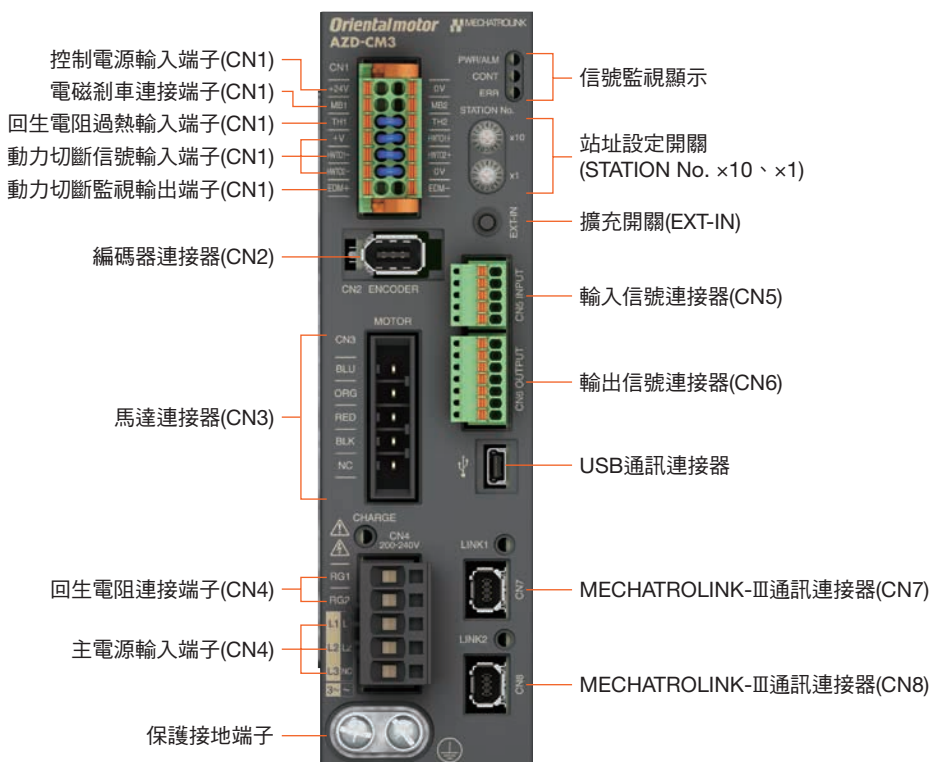
◇對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)



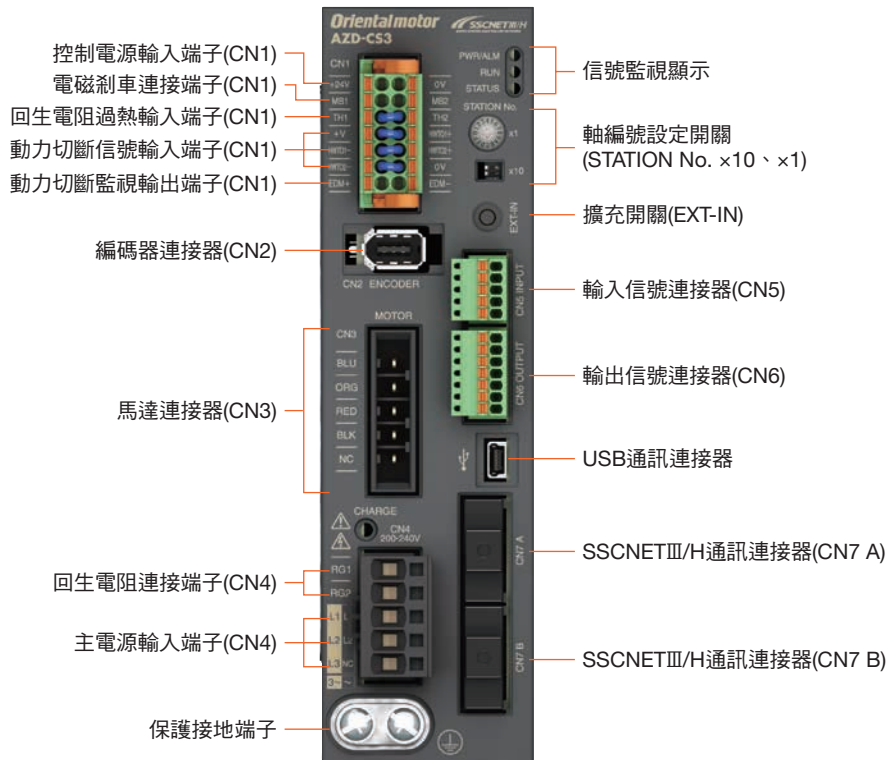
◇對應PROFINET



◇對應MECHATROLINK-III



◇對應SSCNET III/H



●USB電纜線的連接

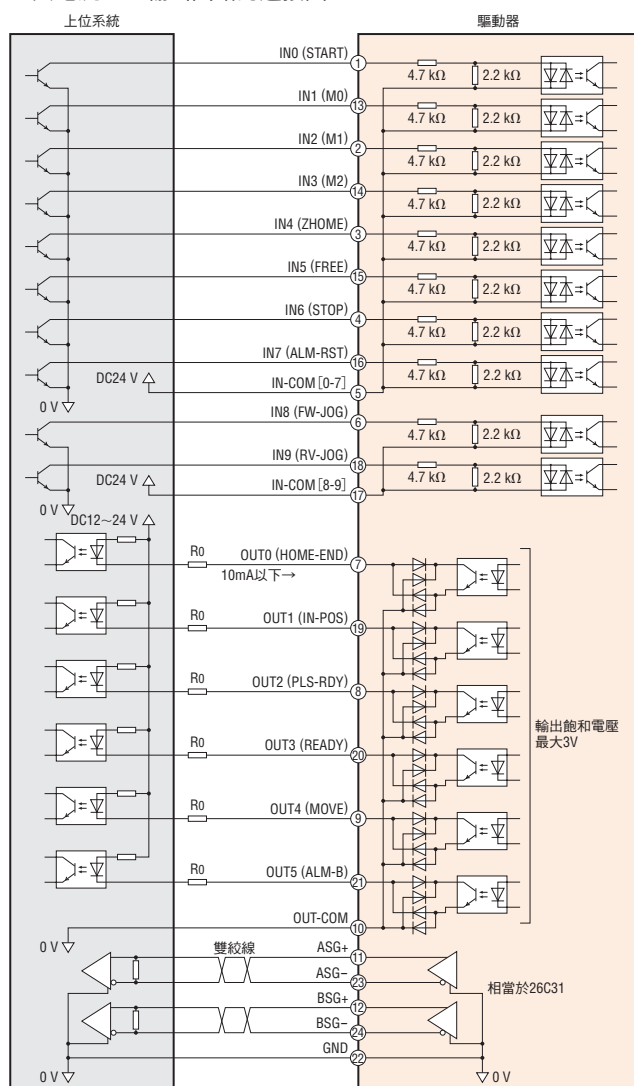
利用USB電纜線連接已安裝資料設定軟體MEXE02的電腦與驅動器。
請使用以下規格的USB電纜線。

規格	USB2.0 (全速)
電纜線	長度：3m以下 出力軸形狀：A to mini B

● 連接圖

◇ 內藏定位功能型

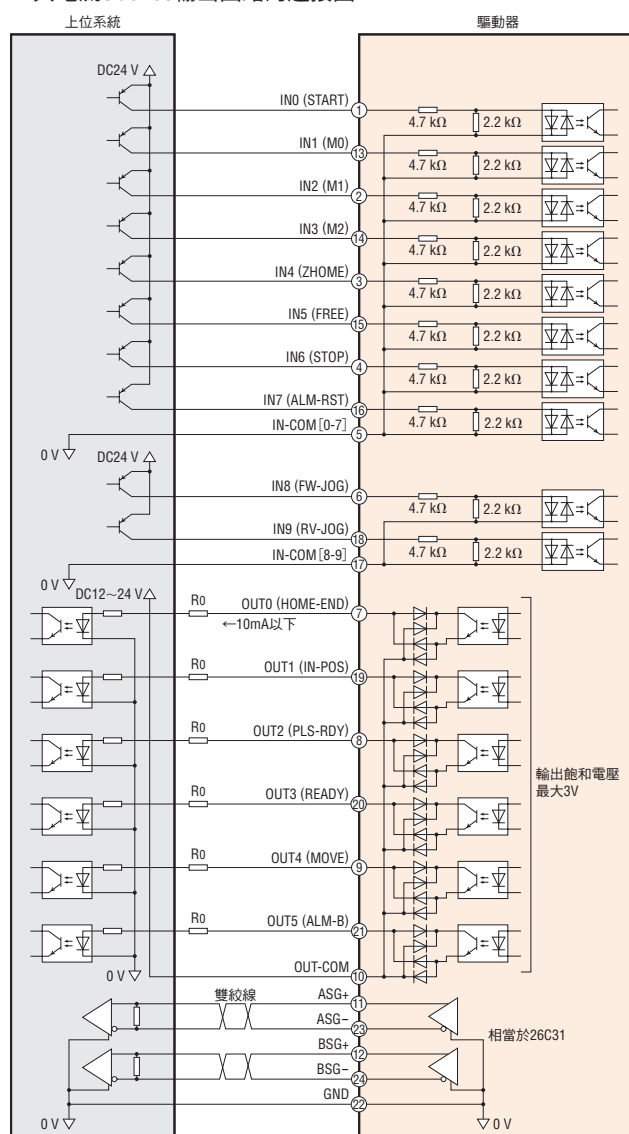
· 與電流Sink輸出回路的連接圖



注意事項

- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

· 與電流Source輸出回路的連接圖



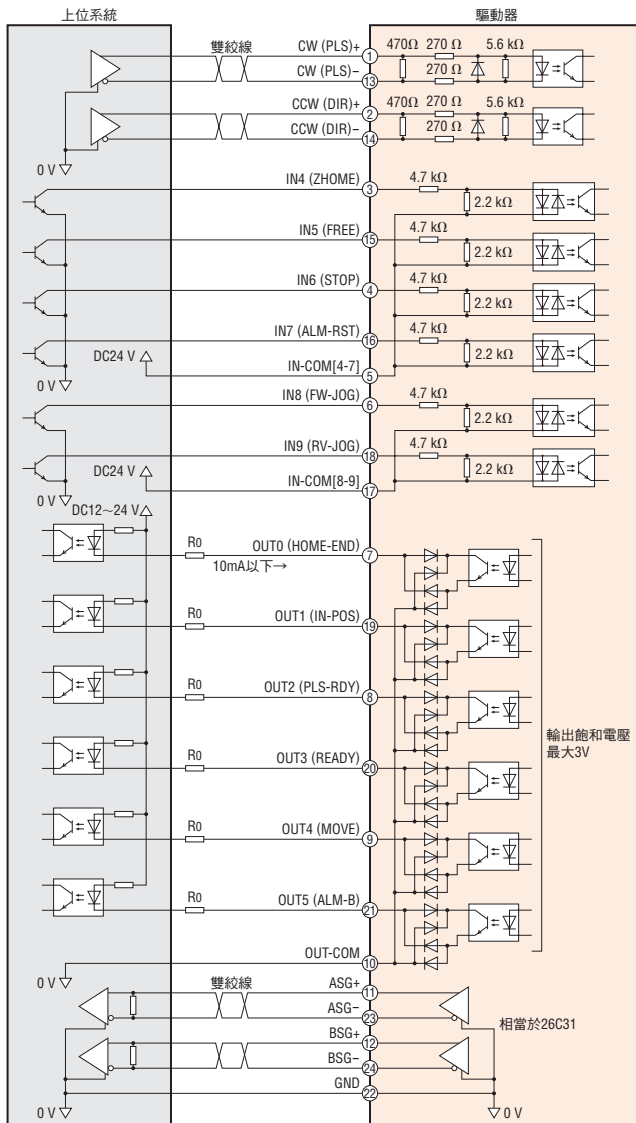
注意事項

- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

◇RS-485通訊附脈波列輸入型、脈波列輸入型

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

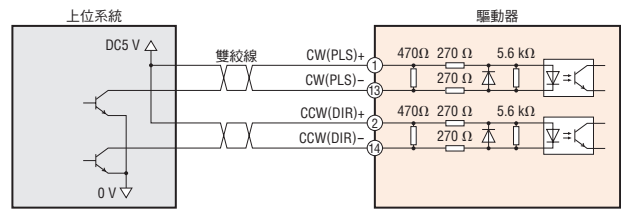


注意事項

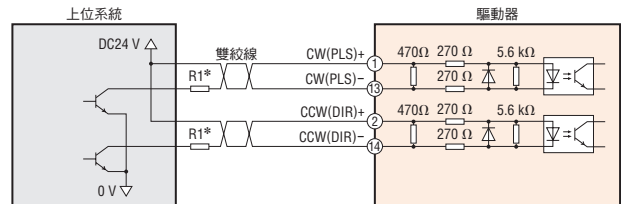
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



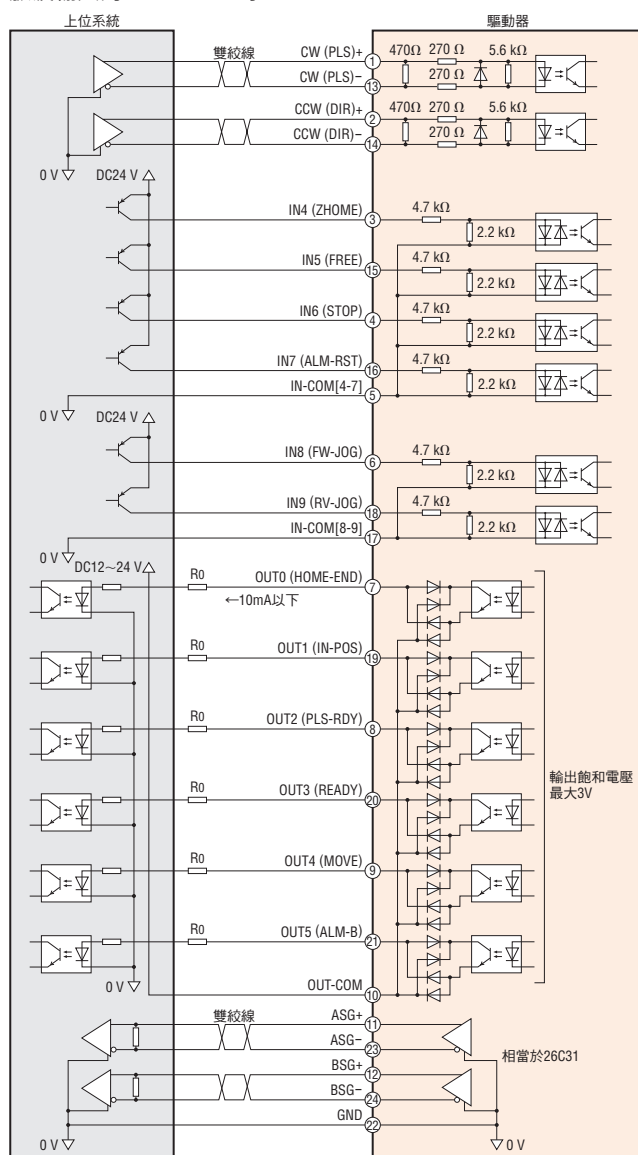
*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW（PLS）輸入、CCW（DIR）輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

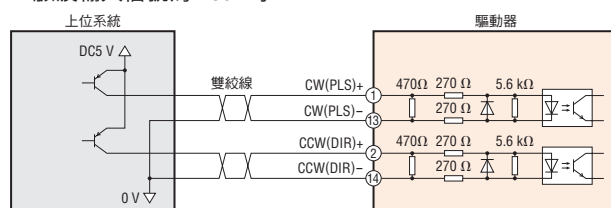


注意事項

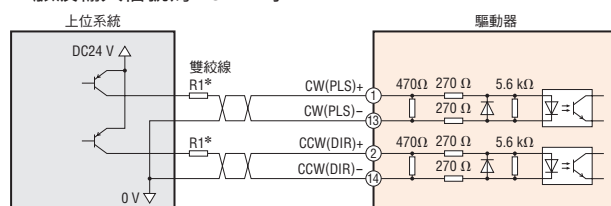
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

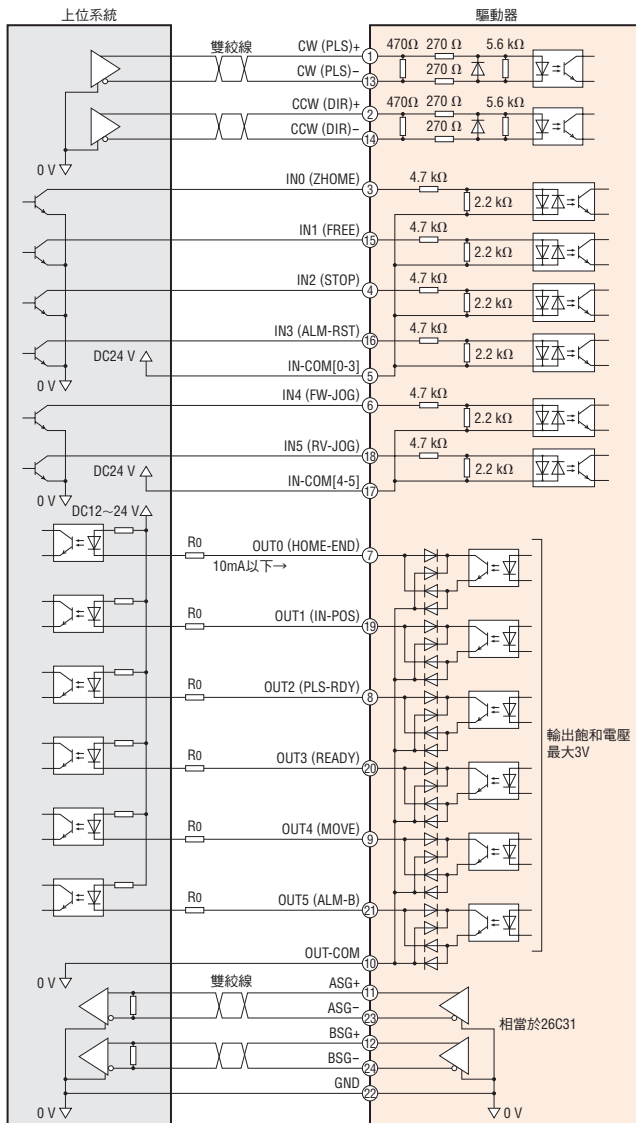
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應EtherNet/IP

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

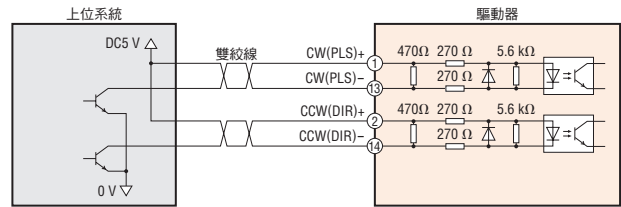


注意事項

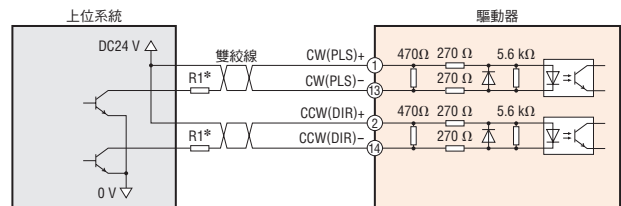
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



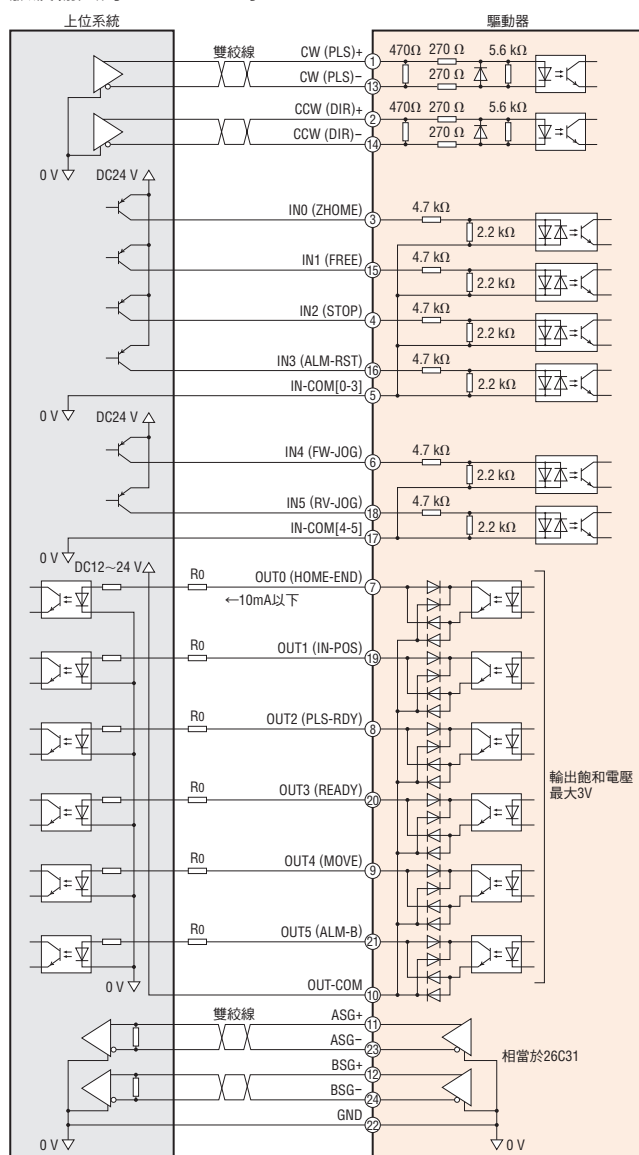
*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

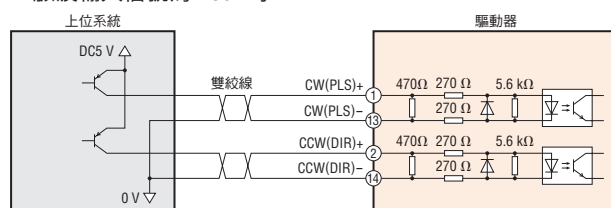


注意事項

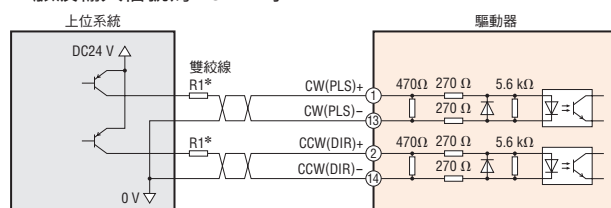
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

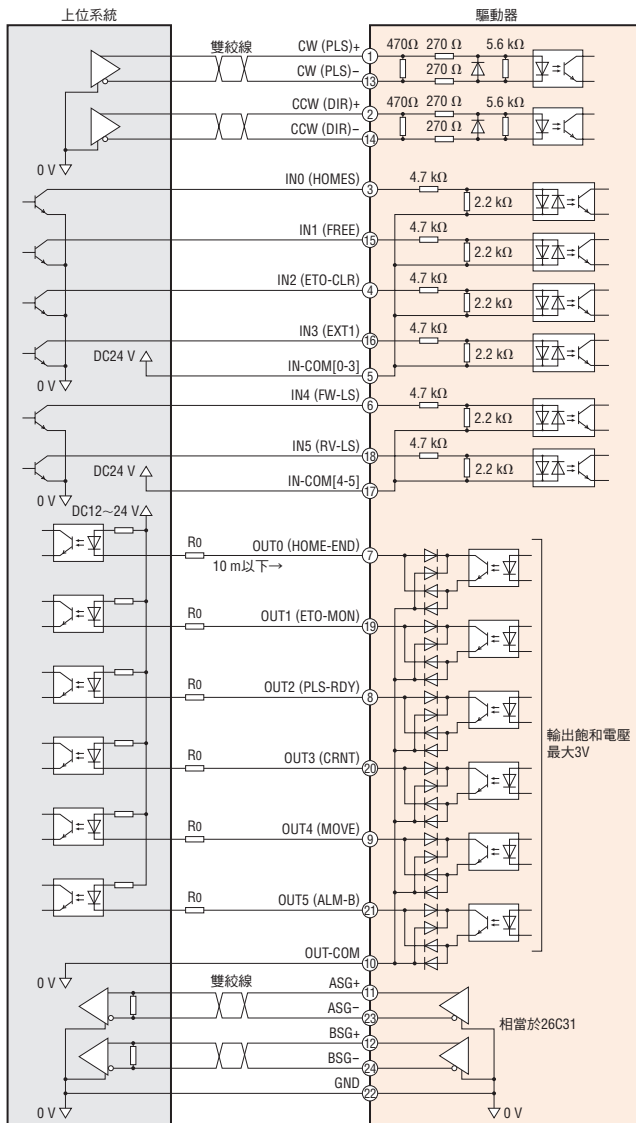
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

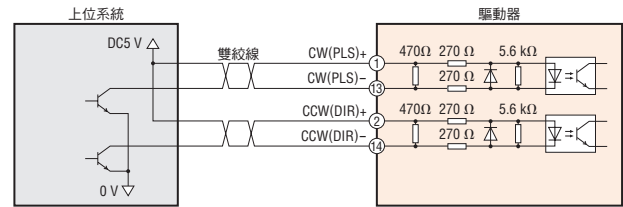


注意事項

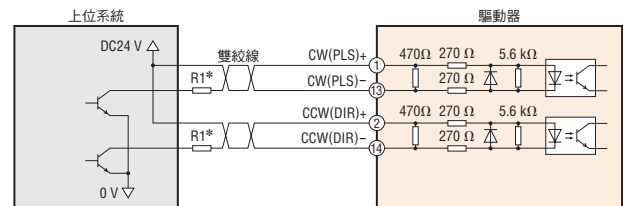
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



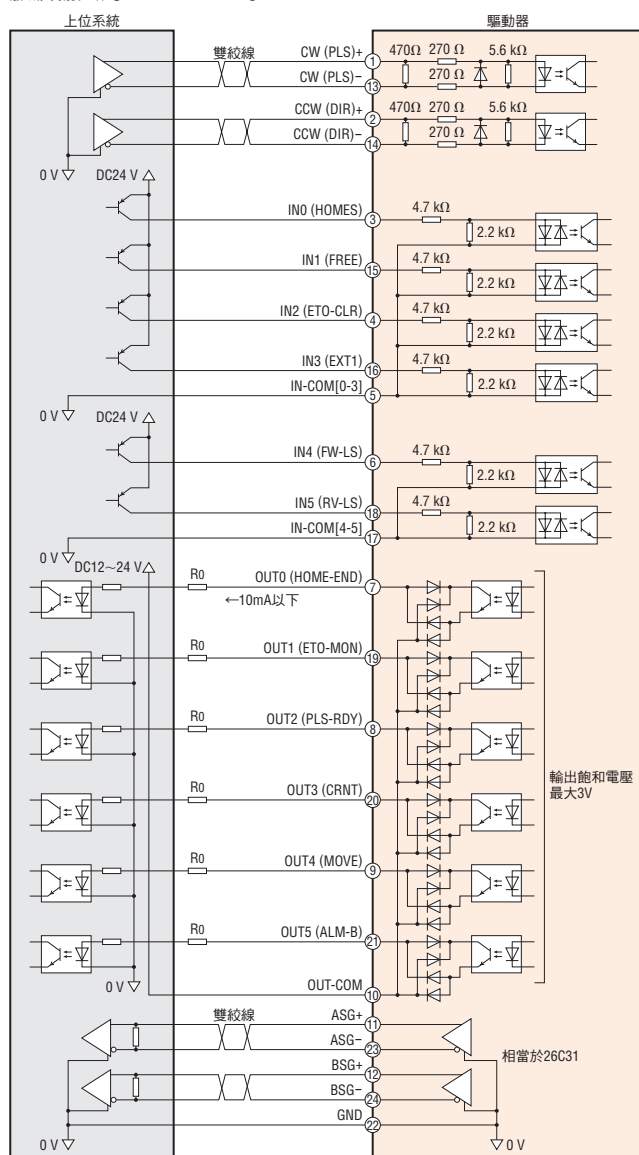
*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

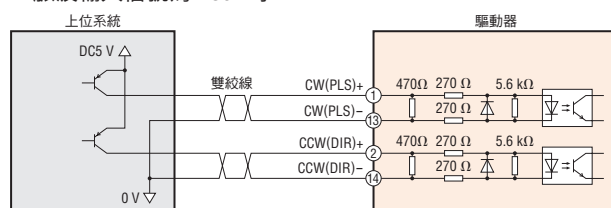


注意事項

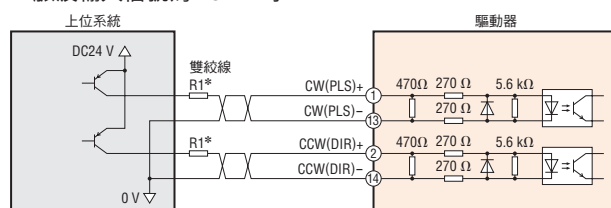
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

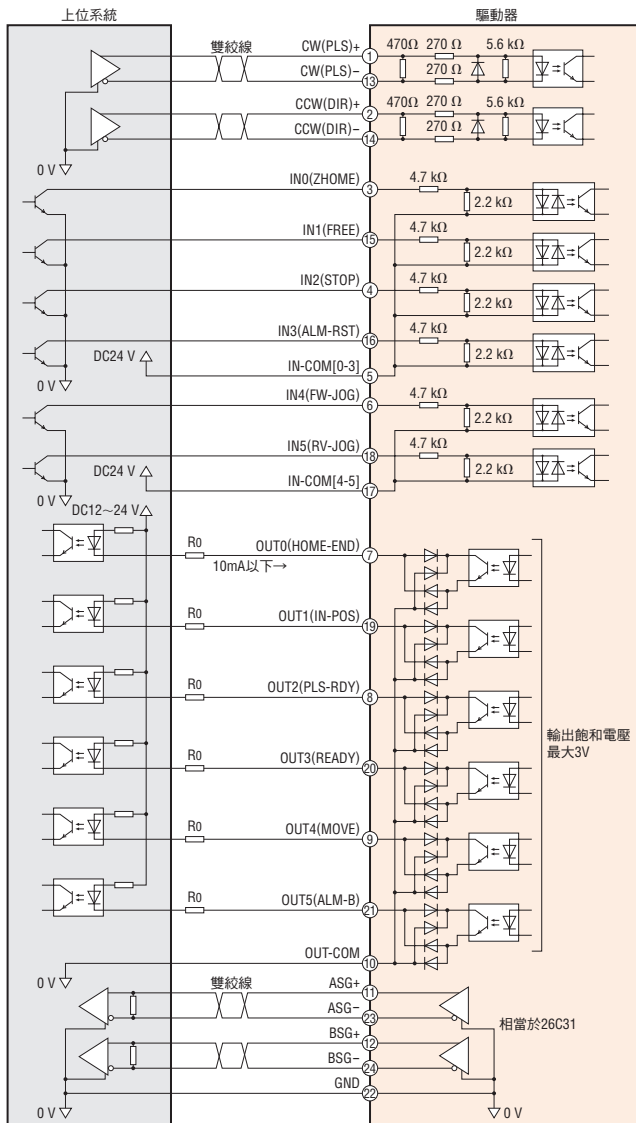
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應PROFINET

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

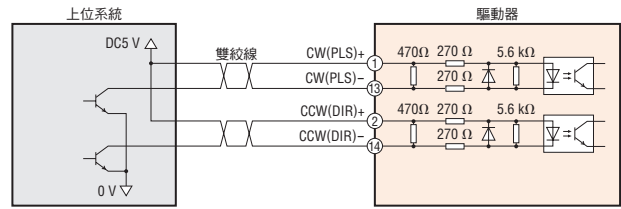


注意事項

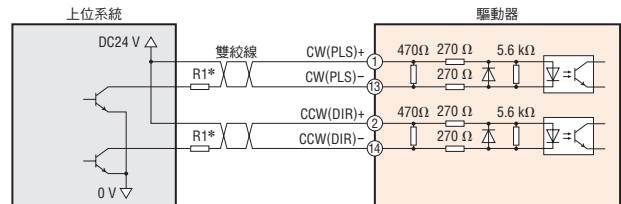
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時

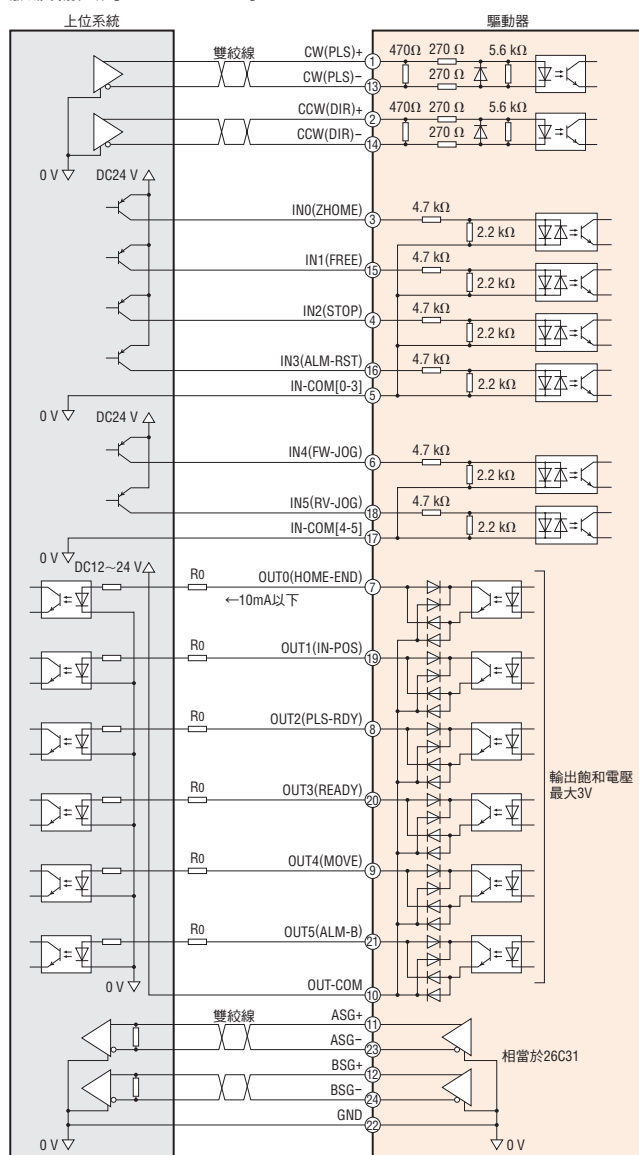


*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW（PLS）輸入、CCW（DIR）輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖
脈波輸入為Line Driver時

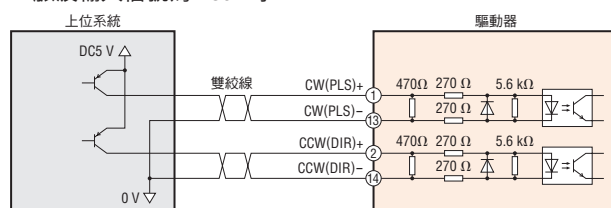


注意事項

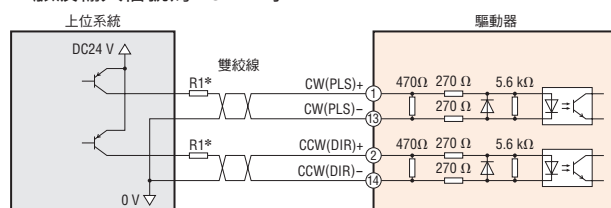
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



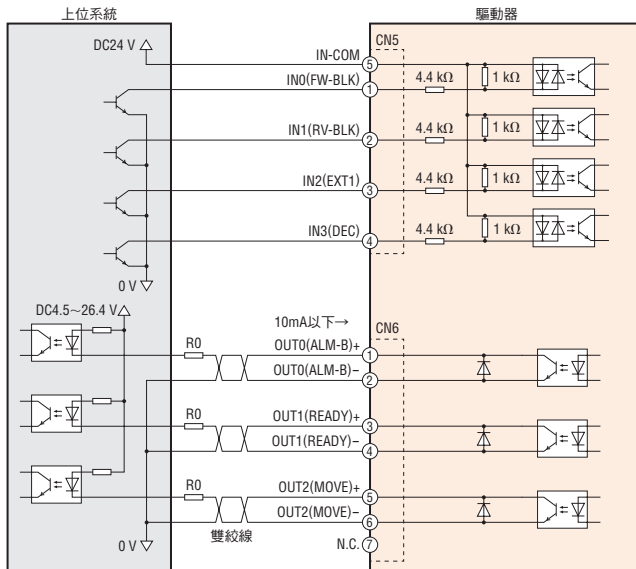
*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1 (1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應MECHATROLINK-III

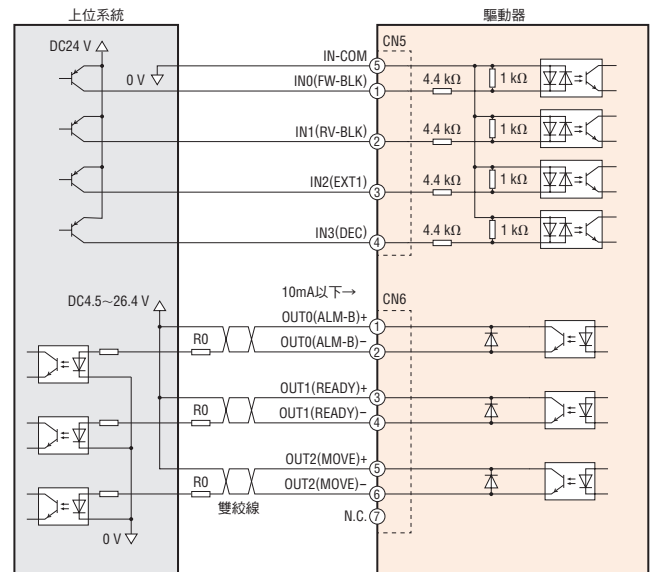
・與電流Sink輸出回路的連接圖



注意事項

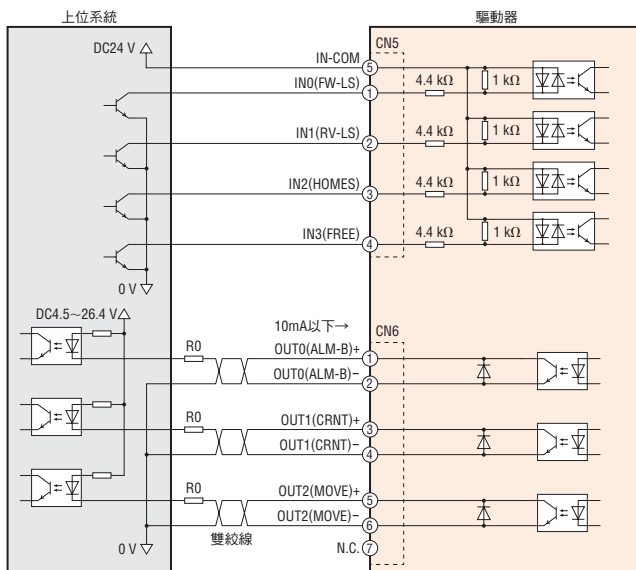
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC4.5~26.4V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

・與電流Source輸出回路的連接圖



◇對應SSCNETIII/H

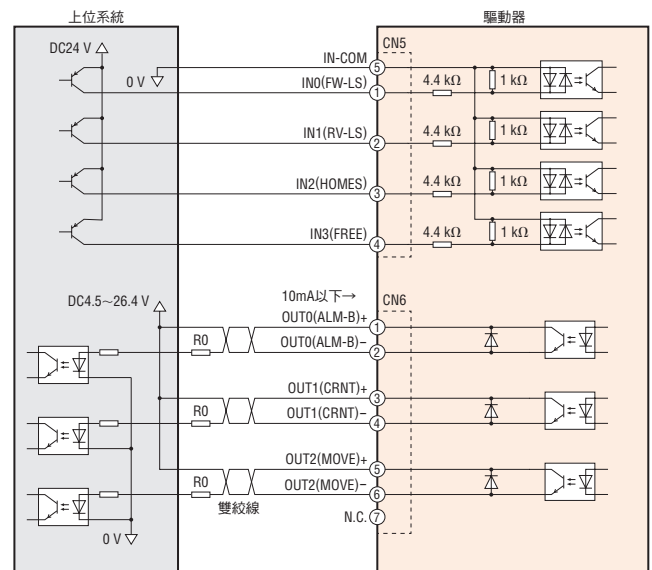
・與電流Sink輸出回路的連接圖



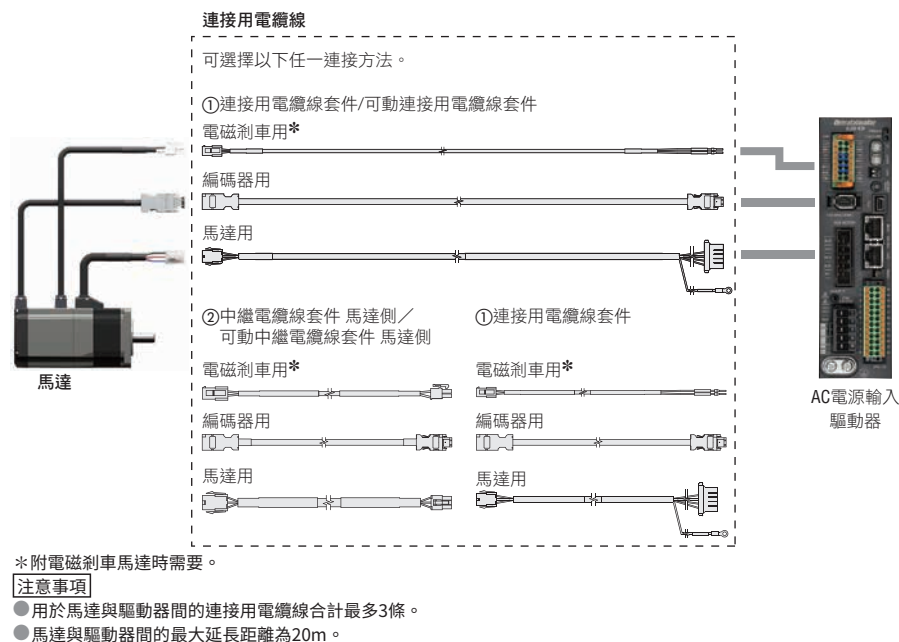
注意事項

- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC4.5~26.4V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
- 此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

・與電流Source輸出回路的連接圖



■連接用電纜線（AC電源輸入用）



①連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

馬達與驅動器間的連接用電纜線套件。如需反覆彎曲拉伸電纜線時，請使用可動連接用電纜線套件。
從馬達拉出的馬達電纜線及電磁剎車電纜線無法直接連接驅動器。
與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

●種類

◇連接用電纜線套件

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZF
1	CC010VZF
1.5	CC015VZF
2	CC020VZF
2.5	CC025VZF
3	CC030VZF
4	CC040VZF
5	CC050VZF
7	CC070VZF
10	CC100VZF
15	CC150VZF
20	CC200VZF

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器／ 電磁剎車用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZFB
1	CC010VZFB
1.5	CC015VZFB
2	CC020VZFB
2.5	CC025VZFB
3	CC030VZFB
4	CC040VZFB
5	CC050VZFB
7	CC070VZFB
10	CC100VZFB
15	CC150VZFB
20	CC200VZFB

・馬達／編碼器／電磁剎車用



◇可動連接用電纜線套件

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZR
1	CC010VZR
1.5	CC015VZR
2	CC020VZR
2.5	CC025VZR
3	CC030VZR
4	CC040VZR
5	CC050VZR
7	CC070VZR
10	CC100VZR
15	CC150VZR
20	CC200VZR

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器／ 電磁剎車用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZRB
1	CC010VZRB
1.5	CC015VZRB
2	CC020VZRB
2.5	CC025VZRB
3	CC030VZRB
4	CC040VZRB
5	CC050VZRB
7	CC070VZRB
10	CC100VZRB
15	CC150VZRB
20	CC200VZRB

・馬達／編碼器／電磁剎車用

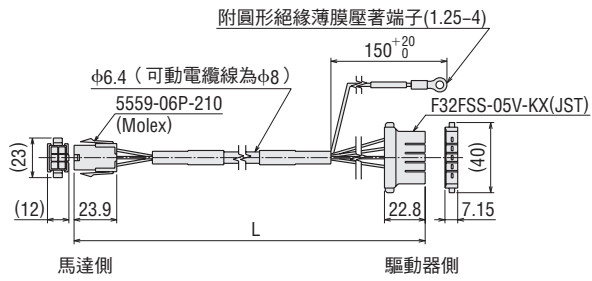


●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

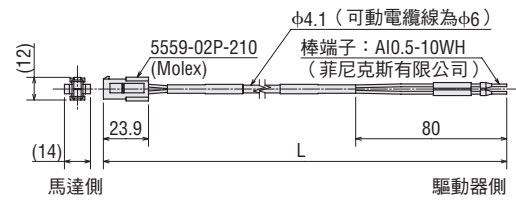
●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

●外形圖（單位mm）

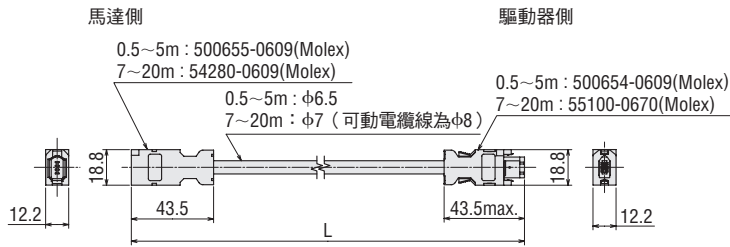
◇馬達用電纜線



◇電磁剎車用電纜線



◇編碼器電纜線



②中繼電纜線套件 馬達側／可動中繼電纜線套件 馬達側

連接用電纜線與馬達間的延長電纜線。延長使用時，電纜線總長請設在20m以下。
如需反覆彎曲拉伸電纜線時，請使用可動中繼電纜線套件。

●種類與售價

◇中繼電纜線套件

・馬達／編碼器用



B馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZFT
2	CC020VZFT
3	CC030VZFT
5	CC050VZFT
7	CC070VZFT
10	CC100VZFT
15	CC150VZFT

・馬達／編碼器／電磁剎車用



B馬達／編碼器／ 電磁剎車用

長度L (m)	品名
1	CC010VZFBT
2	CC020VZFBT
3	CC030VZFBT
5	CC050VZFBT
7	CC070VZFBT
10	CC100VZFBT
15	CC150VZFBT

◇可動中繼電纜線套件

・馬達／編碼器用



B馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZRT
2	CC020VZRT
3	CC030VZRT
5	CC050VZRT
7	CC070VZRT
10	CC100VZRT
15	CC150VZRT

・馬達／編碼器／電磁剎車用



B馬達／編碼器／ 電磁剎車用

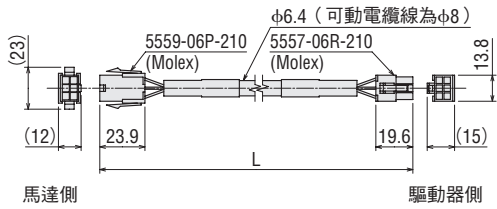
長度L (m)	品名
1	CC010VZRBT
2	CC020VZRBT
3	CC030VZRBT
5	CC050VZRBT
7	CC070VZRBT
10	CC100VZRBT
15	CC150VZRBT

●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

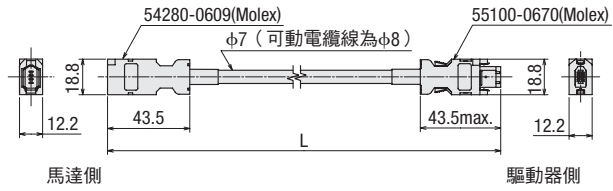
●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

●外形圖 (單位mm)

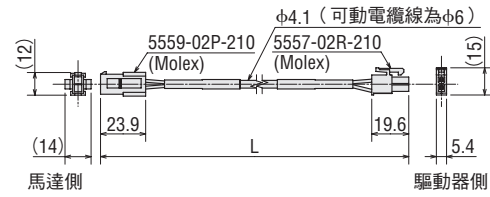
◇馬達用電纜線



◇編碼器電纜線



◇電磁剎車用電纜線



DC 驅動器

■ 品名看法

● 驅動器

AZD - K D

① ② ③

● 連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

CC 050 V Z □ F B 2

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧

①	驅動器種類	AZD：AZ系列驅動器
②	電源輸入	K：DC24/48V
③	種類	D：內藏定位功能型 X：RS-485通訊附脈波列輸入型 無：脈波列輸入型 EP：支援EtherNet/IP ED：支援EtherCAT驅動規範 PN：支援PROFINET

①	CC：電纜線
②	長度 005：0.5m 010：1m 015：1.5m 020：2m 025：2.5m 030：3m 040：4m 050：5m 070：7m 100：10m 150：15m 200：20m
③	追加號碼
④	適用機種 Z：AZ系列用
⑤	追加號碼 無：安裝尺寸42mm（HPG減速機型為40mm）、60mm用 2：安裝尺寸20mm、28mm（諧和式減速機型為30mm）用
⑥	電纜線種類 F：連接用電纜線套件 R：可動連接用電纜線套件
⑦	內容 無：無電磁剎車用 B：附電磁剎車用
⑧	電纜線規格 2：DC電源輸入用

■ 種類

馬達、驅動器、連接用電纜線另行安排。

● 驅動器

◇ 內藏定位功能型

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-KD



◇ RS-485通訊附脈波列輸入型

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-KX



◇ 脈波列輸入型

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-K



◇ 對應EtherNet/IP

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-KEP



◇ 對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-KED



◇ 對應PROFINET

電源輸入	品名
DC24/48V	AZD-KPN



● 連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

如電纜線需要彎曲，請使用可動連接用電纜線套件。亦備有可對連接用電纜線追加連接的中繼電纜線及可動中繼電纜線。請參閱第182頁。

■ 附件

● 驅動器

種類	附件	連接器
內藏定位功能型 RS-485通訊附脈波列輸入型 脈波列輸入型		CN1用 (1個) CN4用 (1個)
對應EtherNet/IP 對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile) 對應PROFINET		CN1用 (1個) CN4用 (1個) CN7用 (1個)

■ 組合一覽表 Product Name

種類	類型	品名
驅動器	內藏定位功能型	AZD-KD
	RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-KX
	脈波列輸入型	AZD-K
	對應EtherNet/IP	AZD-KEP
	對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)	AZD-KED
	對應PROFINET	AZD-KPN

+

種類	類型		品名
連接用電纜線套件／ 可動連接用電纜線套件	AZM14、AZM15、 AZM24、AZM26用	連接用電纜線套件	CC◇◇◇VZ2F2
		可動連接用電纜線套件	CC◇◇◇VZ2R2
	AZM46、AZM48、 AZM66、AZM69用	連接用電纜線套件	馬達／編碼器用：CC◇◇◇VZF2 馬達／編碼器／電磁剎車用：CC◇◇◇VZFB2
		可動連接用電纜線套件	馬達／編碼器用：CC◇◇◇VZR2 馬達／編碼器／電磁剎車用：CC◇◇◇VZRB2

● 品名中的記號可能包含下列表示種類的文字或數字。
◇：電纜線長度

■ 驅動器規格

驅動器品名		AZD-KD	AZD-KX AZD-K	AZD-KEP AZD-KED AZD-KPN
主電源	輸入電壓	AZM14、AZM15 AZM24、AZM26	DC24V±5%	
		AZM46、AZM48 AZM66、AZM69	・ DC24V±5% * ¹ ・ DC48V±5%	・ DC24V±5% ・ DC48V±5%
	輸入電流	AZM14	0.5A	0.4A
		AZM15	0.6A	0.5A
		AZM24	1.6A	1.6A
		AZM26	1.6A	1.5A
		AZM46	1.72A (1.8A) * ²	1.5A
		AZM48	2.2A	2.1A
		AZM66	3.55A (3.8A) * ²	3.3A
		AZM69	3.45A (3.7A) * ²	3.1A
控制電源	輸入電壓		—	DC24V ±5% * ¹
	輸入電流		—	0.15A (0.4A) * ³
介面	脈波輸入	—	・ 2點、光耦合器 ・ 最大輸入脈波頻率 Line Driver：1MHz（週期50%時） 開集極：250kHz（週期50%時）	
	控制輸入	10點、光耦合器	6點、光耦合器	
	脈波輸出		2點、Line Driver	
	控制輸出		6點、光耦合器、開集極	
	切斷動力信號輸入	—	2點、光耦合器	
	切斷動力監視輸出	—	1點、光耦合器、開集極	

*1 使用附電磁剎車馬達時，若使用本公司的電纜線將馬達與驅動器間延長至20m，則輸入電壓為DC24V±4%。

*2（）內為連接附電磁剎車馬達時的值。

*3（）內為連接附電磁剎車馬達時的值。AZM46為0.23A。

■ 驅動器功能

●內藏定位功能型、RS-485通訊附脈波列輸入型、脈波列輸入型、對應EtherNet/IP、對應PROFINET

驅動器品名			AZD-KD	AZD-KX	AZD-K	AZD-KEP AZD-KPN	
定位資料數			256點	256點*1		256點	
遠程I/O	輸入		16點		—	16點	
	輸出		16點		—	16點	
設定工具			資料設定軟體MEXE02				
座標管理方法			免電池絕對式系統				
運轉	定位運轉	種類	定位運轉	○	○	○*1	○
			定位推壓運轉*2	○	○	○*1	○
		連結方式	單獨運轉	○	○	○*1	○
			順序運轉	○	○	○*1	○
			多段變速（出力軸形狀連結）	○	○	○*1	○
		程序控制	Loop運轉（反覆）	○	○	○*1	○
	Event跳轉運轉		○	○	○*1	○	
	速度控制運轉（連續運轉）		○	○	○*1	○	
	原點復歸運轉	原點復歸運轉	○	○	○	○	
		高速原點復歸運轉	○	○	○	○	
	JOG運轉		○	○	○	○	
	監視／其他資訊	波形監視		○	○	○	○
過負載檢知		○	○	○	○		
過熱檢知（馬達、驅動器）		○	○	○	○		
位置、速度資訊		○	○	○	○		
溫度檢知（馬達、驅動器）		○	○	○	○		
馬達負載率		○	○	○	○		
行走距離、累積行走距離			○	○	○	○	
Alarm			○	○	○	○	

*1 透過資料設定軟體MEXE02設定後即可使用。

*2 減速機型馬達及電動模組產品DGII系列無法使用推壓運轉。

●對應EtherCAT驅動規範（Drive Profile）

驅動器品名		AZD-KED
遠程I/O	輸入	16點
	輸出	16點
操作模式	Profile位置模式（PP）	
	Profile速度模式（PV）	
	原點復歸模式（HM）	
	Cyclic同步位置模式（CSP）	
	Cyclic同步速度模式（CSV）	
設定工具		資料設定軟體MEXE02
座標管理方法		免電池絕對式系統
監視／其他資訊		同上表。
Alarm		○

■ 通訊規格

● RS-485 通訊

網路通訊協定	Modbus RTU模式
電氣特性	EIA-485標準、直式電纜線 使用雙絞線（建議採用TIA/EIA-568B CAT5e以上），總延長距離為50m。*
通訊方式	半雙工通訊、起停同步方式（資料：8位元，停止位元：1位元／2位元，奇偶：無／偶數／奇數）
傳送速度	從9600bps/19200bps/38400bps/57600bps/115200bps/230400bps當中選擇
連接形態	可程式控制器（主站）1台最多能夠連接31台。

* 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

● EtherNet/IP

通訊規格	EtherNet/IP（符合CT16）	
供貨商ID	187：Oriental Motor Company	
Device類型	43：Generic Device	
傳送速度	10/100Mbps（自動協商）	
通訊方式	全雙工/半雙工（自動協商）	
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線/跳線、範圍5e以上	
佔用位元組數	輸出（掃描器→驅動器）	40位元組
	輸入（驅動器→掃描器）	56位元組
Implicit通訊	對應連線數	2
	連線類型	Exclusive Owner、Input Only
	通訊週期（RPI）	1~3200ms
	連接類型（掃描器→驅動器）	Point-to-Point
	連接類型（驅動器→掃描器）	Point-to-Point、Multicast
	資料反映觸發器	Cyclic
IP位址設定方法	IP位址設定開關、參數、DHCP	
對應拓樸	星狀、線狀、環狀（Device Level Ring）	

● EtherCAT

通訊規格	IEC 61158 Type12
實體層/網路通訊協定	100 BASE-TX（IEEE 802.3）
傳送速度	100Mbps
通訊週期	・ Free Run模式：1ms以上 ・ SM2事件同步模式：1ms以上 ・ DC模式：0.25ms、0.5ms、1ms、2ms、3ms、4ms、5ms、6ms、7ms、8ms
通訊埠/連接器	RJ45×2（對應屏蔽） ECAT IN：EtherCAT輸入 ECAT OUT：EtherCAT輸出
拓樸	菊鍊（最大65,535節點）
Process data	可變PDO映射
SyncManager	・ SM0：Mailbox輸出 ・ SM1：Mailbox輸入 ・ SM2：Process data輸出 ・ SM3：Process data輸入
信箱（CoE）	・ 緊急訊息 ・ SDO要求 ・ SDO回應 ・ SDO資訊
同步模式	・ Free Run模式（非同步） ・ SM2事件同步模式 ・ DC模式（SYNC0事件同步）
Device profile	IEC 61800-7 CiA402驅動規範

● PROFINET

通訊規格	PROFINET IO Ver.2.4
供貨商ID	0x33E：ORIENTAL MOTOR
傳送速度	100Mbps（自動協商）
通訊方式	全雙工（自動協商）
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線／跳線、建議為CAT-5e以上
通訊連接器	RJ45×2（對應屏蔽）
Conformance Class	B
RT/IRT	RT
NetLoad Class	I
支援的網路通訊協定	DCP、LLDP、SNMP
佔用位元組數	輸出（上位系統→驅動器） 輸入（驅動器→上位系統）
	40byte 56byte
對應拓撲	星狀、樹狀、匯流排

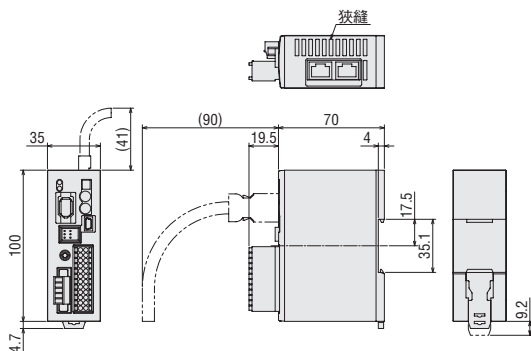
無論連接哪一個通訊連接器，輸出的LLDP/SNMP資訊都相同。

■ 驅動器

2D & 3D CAD

種類	品名	重量 kg	2D CAD
內藏定位功能型	AZD-KD	0.15	B1094
RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-KX		
脈波列輸入型	AZD-K		B1096

● 外形圖為內藏定位功能型。外形尺寸、附件為表中所有驅動器類型共通。



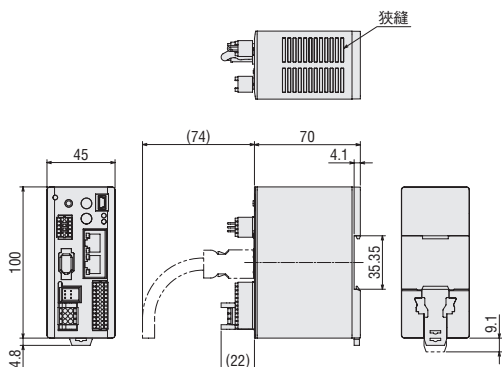
● 附件

主電源、電磁剎車連接用連接器（CN1）
連接器：MC1,5/5-STF-3,5
（菲尼克斯有限公司）

輸出入信號用連接器（CN4）
連接器：DFMC1,5/12-ST-3,5
（菲尼克斯有限公司）

2D & 3D CAD

種類	品名	重量 kg	2D CAD
對應EtherNet/IP	AZD-KEP	0.18	B1505
對應EtherCAT驅動規範（Drive Profile）	AZD-KED		
對應PROFINET	AZD-KPN		



● 附件

控制電源用連接器（CN1）
連接器：DFMC0,5/5-ST-2,54（菲尼克斯有限公司）

主電源用連接器（CN4）
連接器：DFMC1,5/3-ST-3,5-LR（菲尼克斯有限公司）

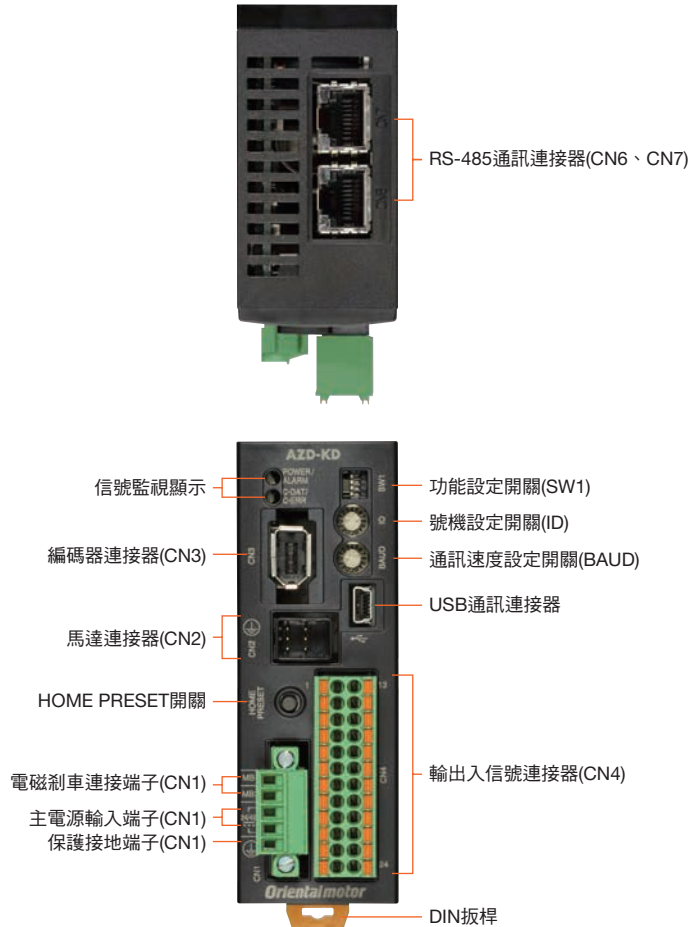
輸出入信號用連接器（CN7）
連接器：DFMC0,5/12-ST-2,54（菲尼克斯有限公司）

■ 連接與運轉

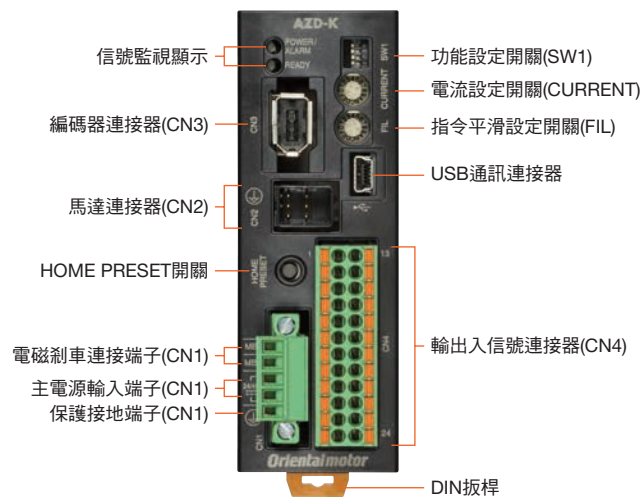
● 驅動器各部位名稱

功能詳情請參閱AZ系列的使用說明書。使用說明書請至本公司網站下載，或請洽本公司或客戶諮詢中心。

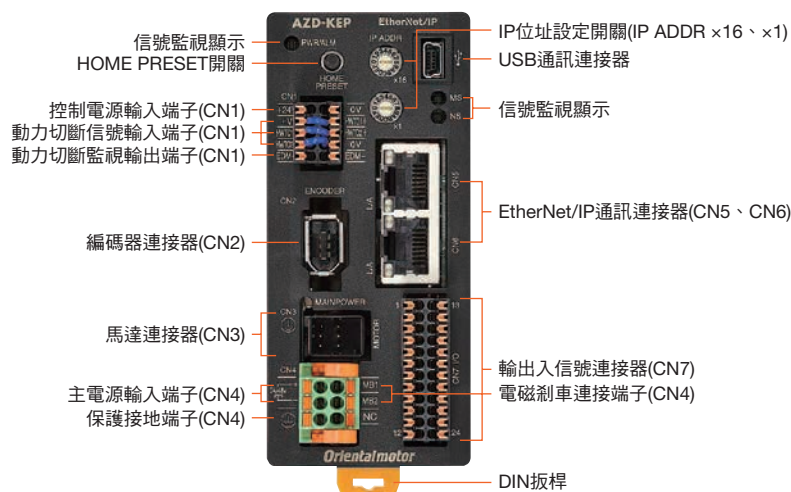
◇ 內藏定位功能型、RS-485通訊附脈波列輸入型
照片為內藏定位功能型。



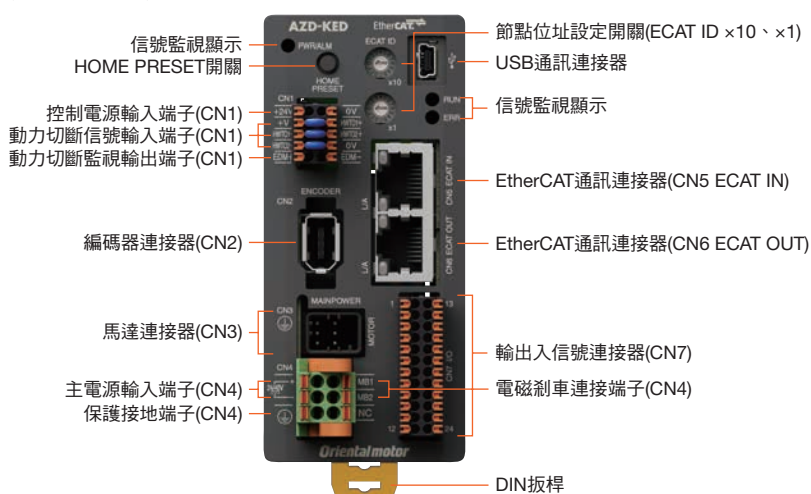
◇ 脈波列輸入型



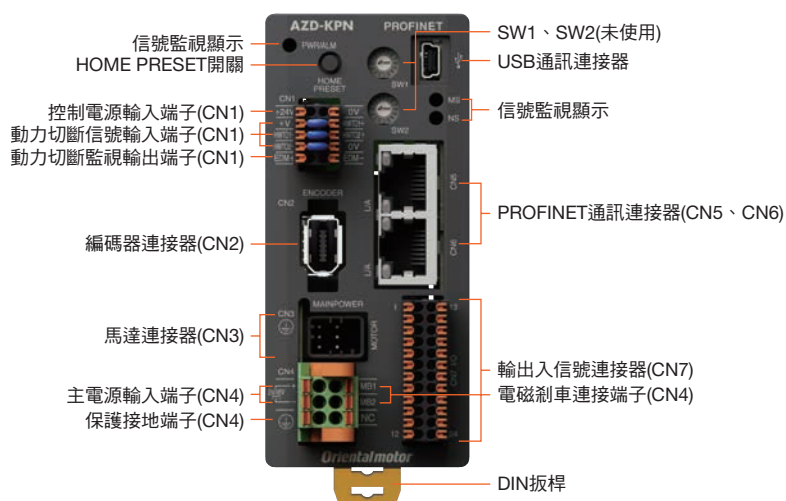
◇對應EtherNet/IP



◇對應EtherCAT驅動規範 (Drive Profile)



◇對應PROFINET



●USB電纜線的連接

利用USB電纜線連接已安裝資料設定軟體MEXE02的電腦與驅動器。

請使用以下規格的USB電纜線。

規格	USB2.0 (全速)
電纜線	長度：3m以下 出力軸形狀：A to mini B

B與電流Sink輸出回路的連接圖



- B與電流Source輸出回路的連接圖

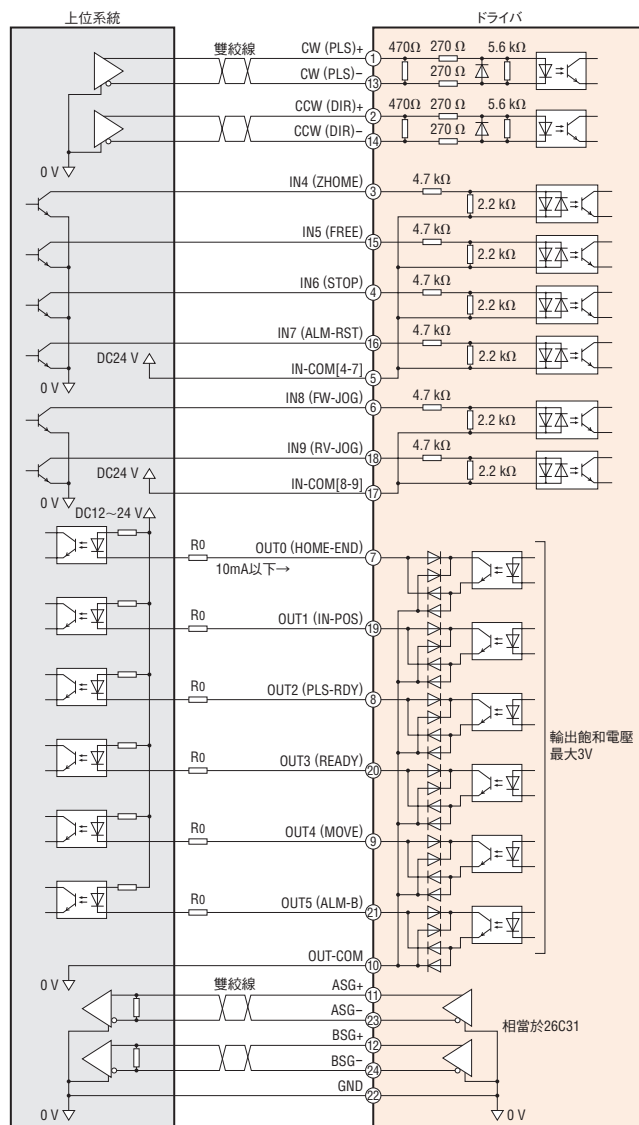


- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R₀，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。
此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

◇RS-485通訊附脈波列輸入型、脈波列輸入型

B與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

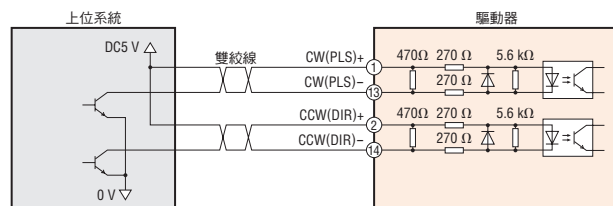


注意事項

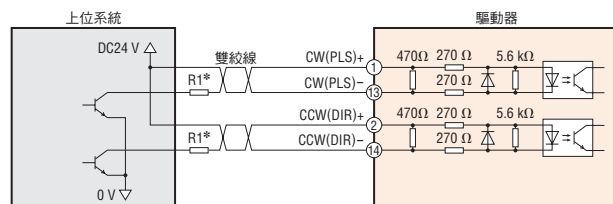
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R₀，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



B脈波輸入信號為DC24V時



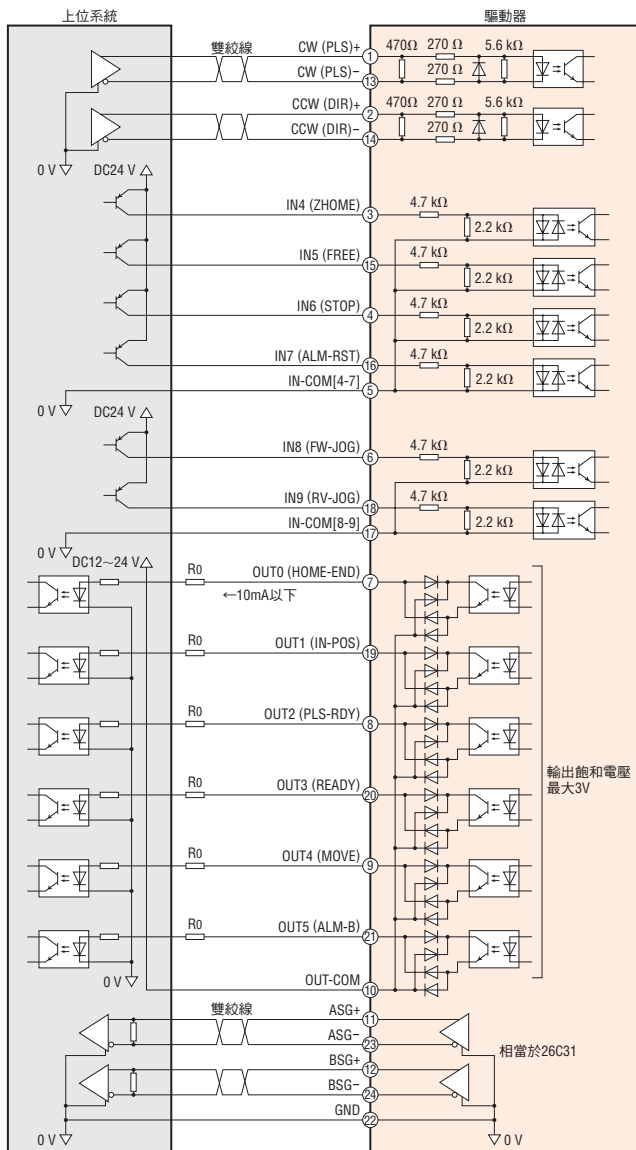
*R₁：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R₁（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

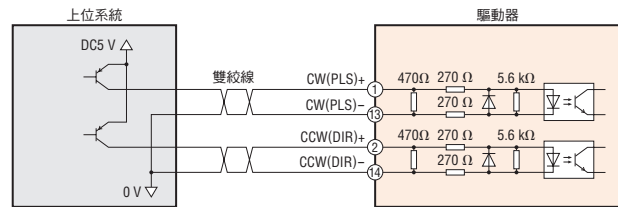


注意事項

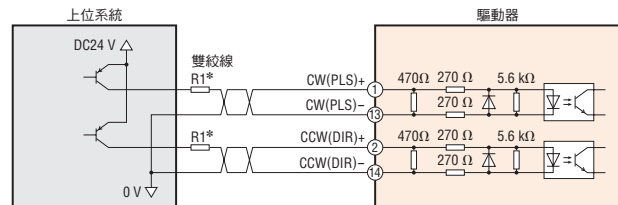
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



*R1: 1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

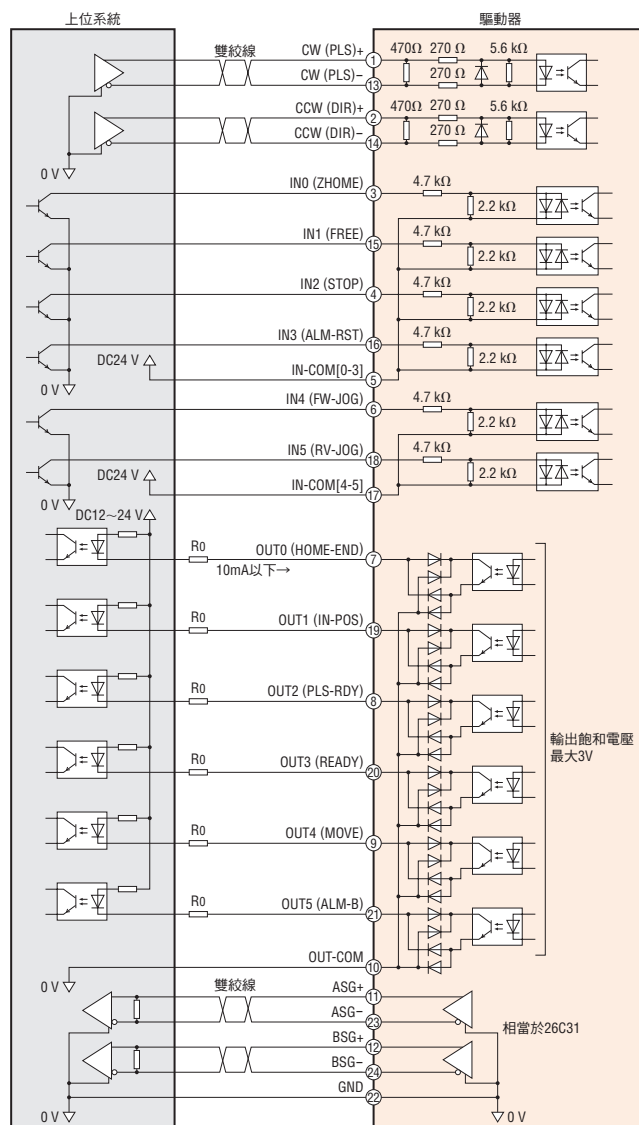
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1 (1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應EtherNet/IP

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

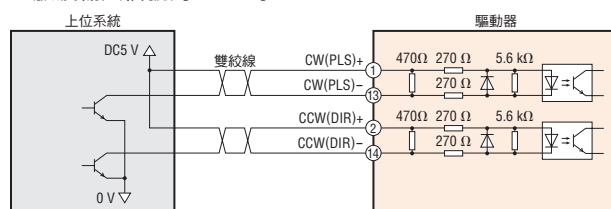


注意事項

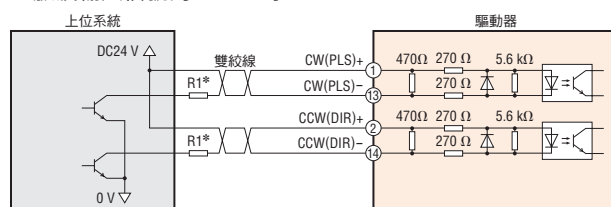
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R₀，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時

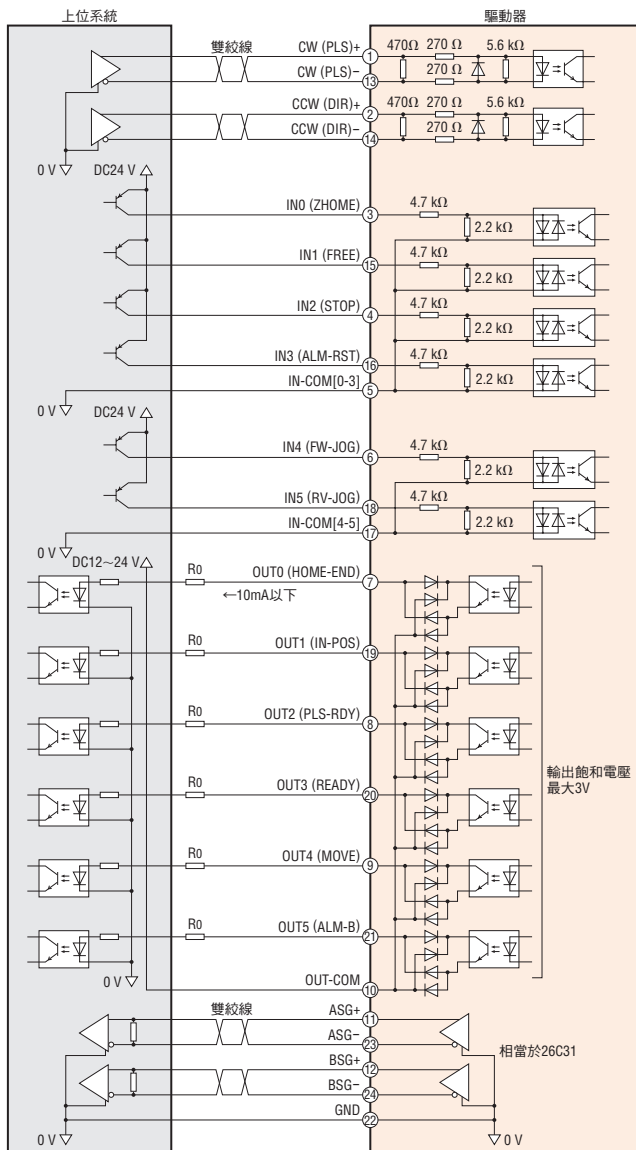


*R₁: 1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R₁ (1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖
脈波輸入為Line Driver時

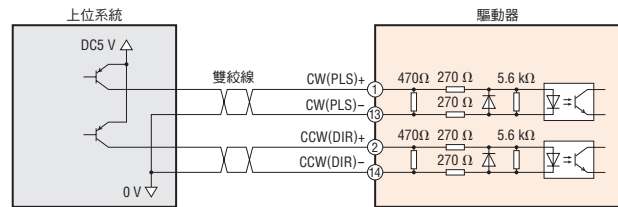


注意事項

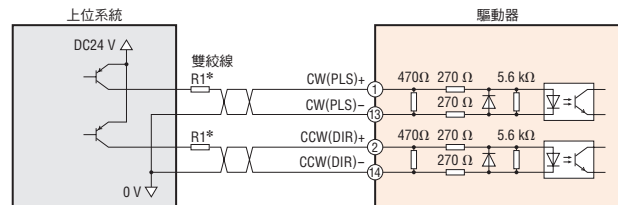
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻 R_0 ，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



* R_1 : 1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上

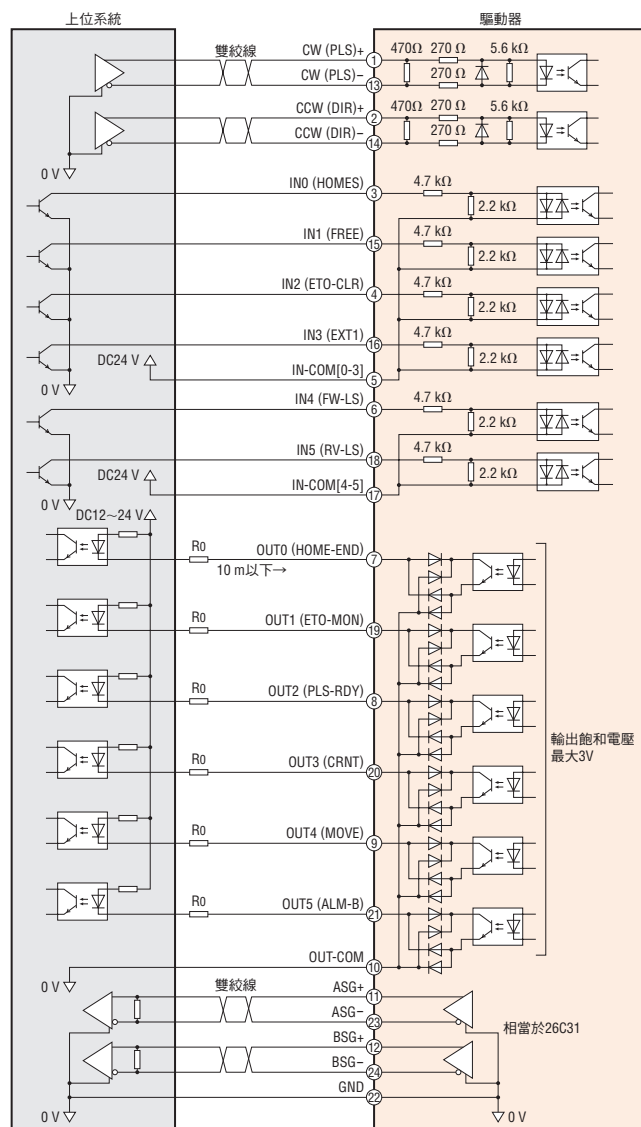
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻 R_1 (1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應EtherCAT驅動規範（Drive Profile）

· 與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

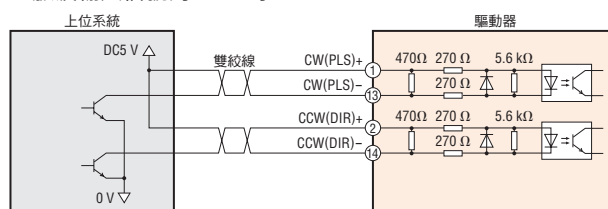


注意事項

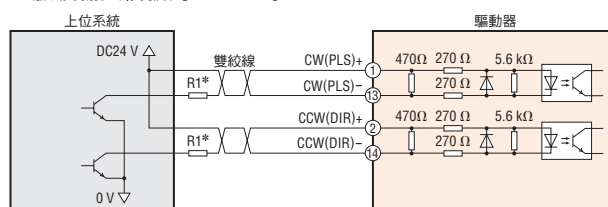
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R₀，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

· 脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時

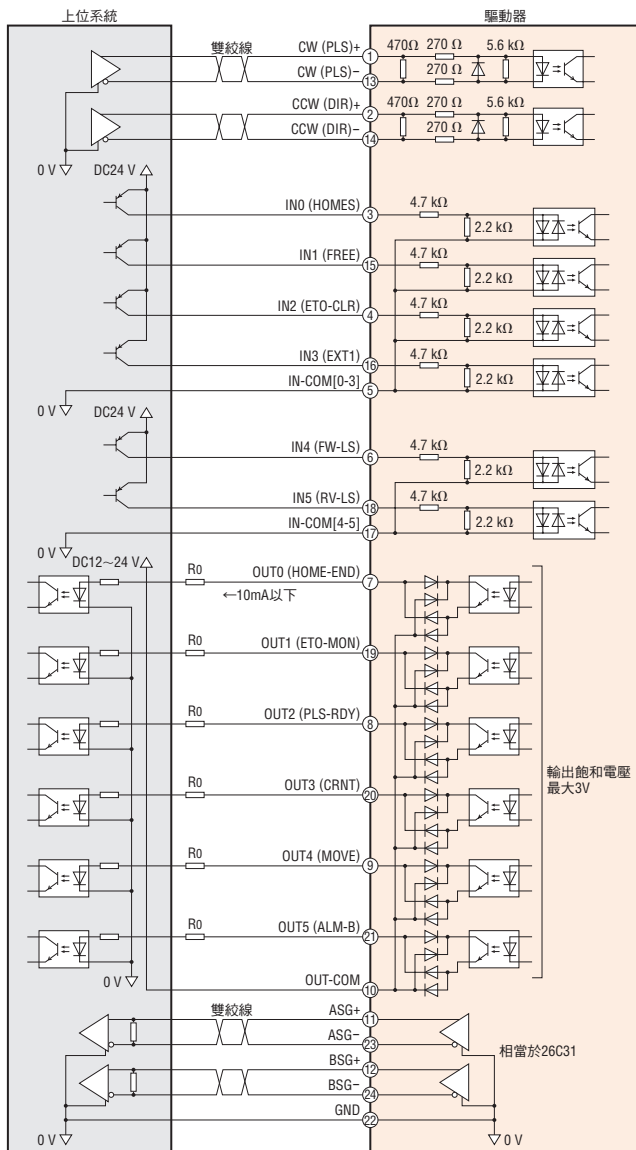


*R1 : 1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R1 (1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖
脈波輸入為Line Driver時

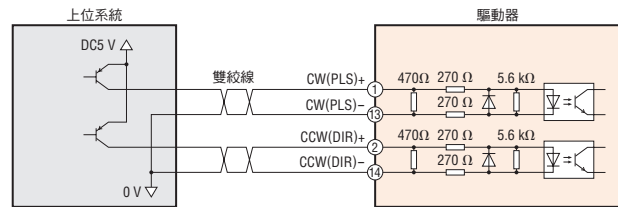


注意事項

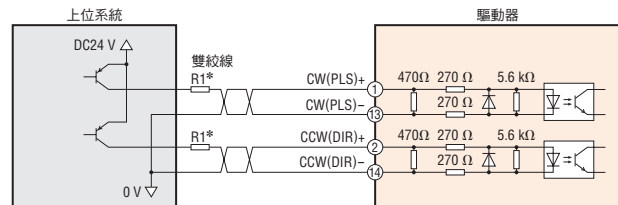
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻 R_o ，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時



* R_1 ：1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上

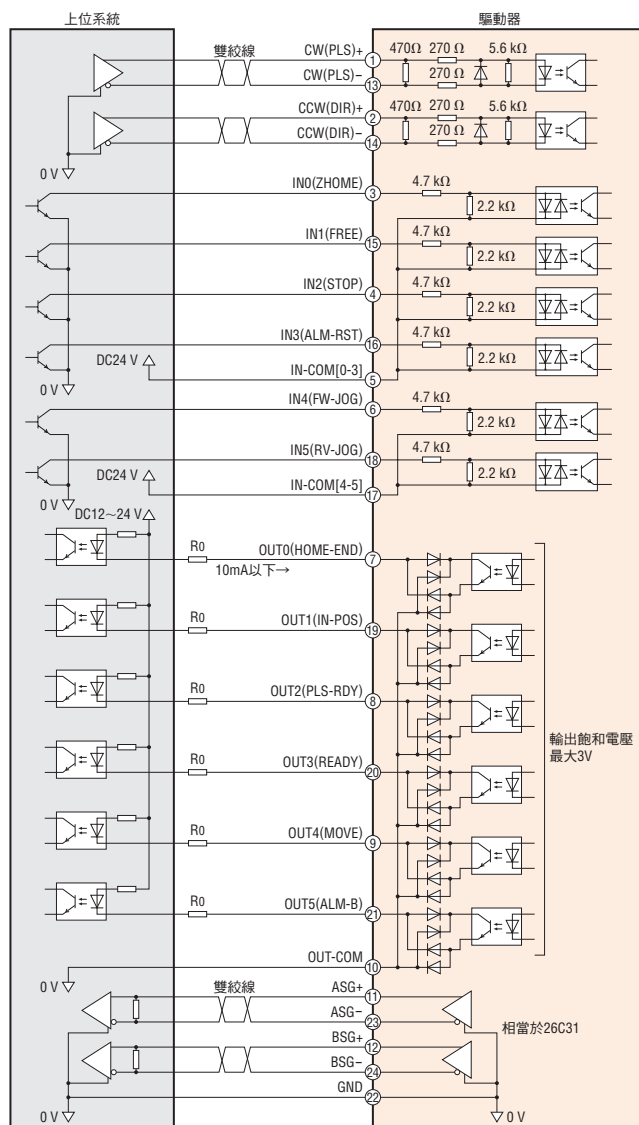
注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻 R_1 （1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

◇對應PROFINET

・與電流Sink輸出回路的連接圖

脈波輸入為Line Driver時

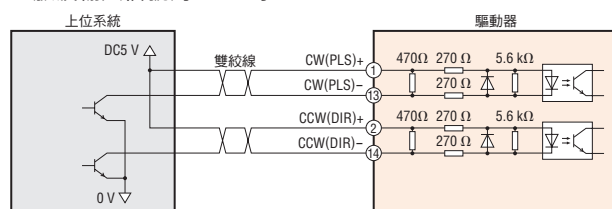


注意事項

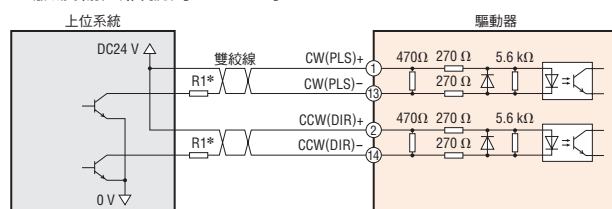
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R₀，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時

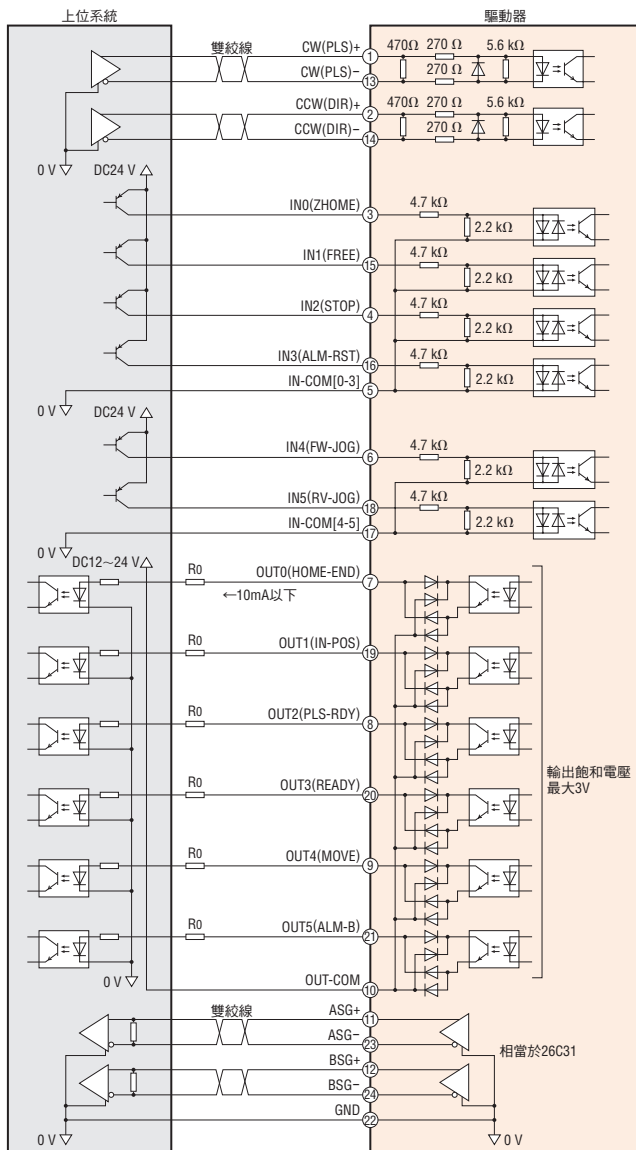


*R1：1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW（PLS）輸入、CCW（DIR）輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻R₁（1.2kΩ~2.2kΩ 0.5W以上）。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

・與電流Source輸出回路的連接圖
脈波輸入為Line Driver時

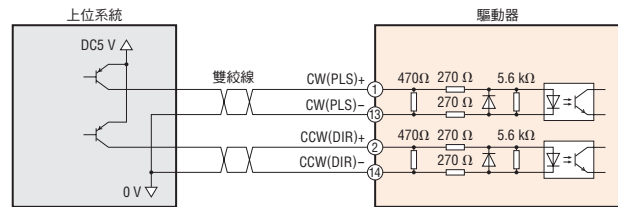


注意事項

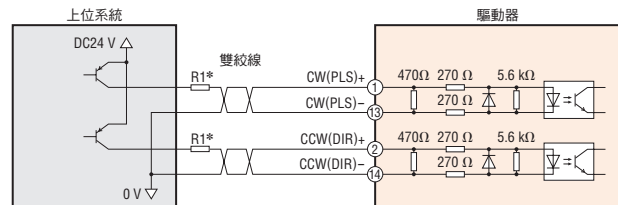
- 輸入信號請在DC24V下使用。
- 輸出信號請在DC12~24V 10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻 R_0 ，使其在10mA以下。
- 信號線配線時，請距離動力線（電源線、馬達線）200mm以上。此外，請勿將信號線與動力線配線於同一配管內或綁在一起。
- 因配線、配置不同，馬達電纜線和電源電纜線所產生的雜訊造成問題時，請進行屏蔽或使用鐵氧體磁芯。

脈波輸入為開集極時

・脈波輸入信號為DC5V時



・脈波輸入信號為DC24V時

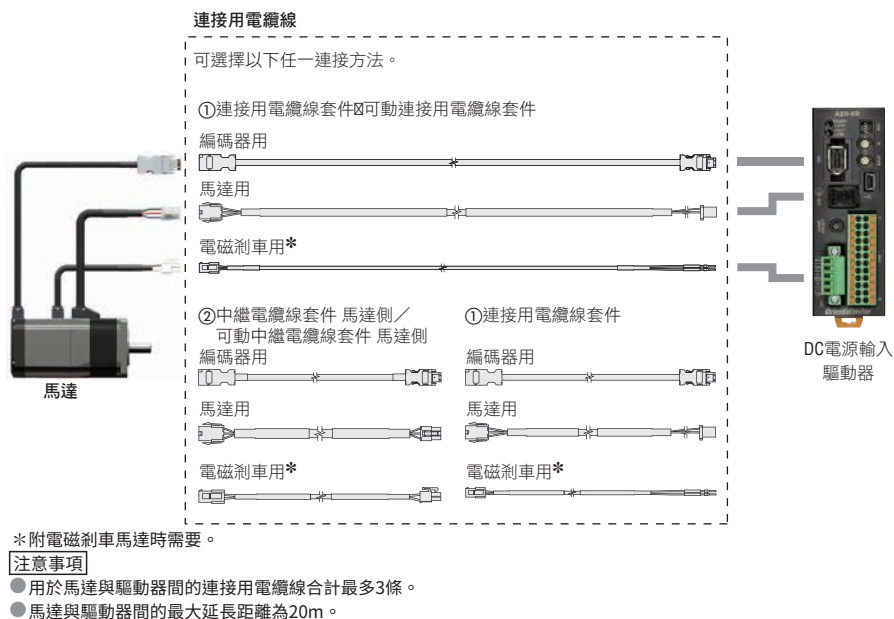


* R_1 : 1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上

注意事項

- 請在DC5V~DC24V範圍內使用CW (PLS) 輸入、CCW (DIR) 輸入。在DC24V使用時，請連接外部電阻 R_1 (1.2k Ω ~2.2k Ω 0.5W以上)。
- 在DC5V使用時，請直接連接脈波輸入信號而勿連接外部電阻。

■連接用電纜線（DC電源輸入用）



①連接用電纜線套件／可動連接用電纜線套件

馬達與驅動器間的連接用電纜線套件。如需反覆彎曲拉伸電纜線時，請使用可動連接用電纜線套件。
從馬達拉出的馬達電纜線及電磁剎車電纜線無法直接連接驅動器。
與驅動器連接時，請使用連接用電纜線。

●種類

[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

◇連接用電纜線套件



◇可動連接用電纜線套件



・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZ2F2
1	CC010VZ2F2
1.5	CC015VZ2F2
2	CC020VZ2F2
2.5	CC025VZ2F2
3	CC030VZ2F2
4	CC040VZ2F2
5	CC050VZ2F2
7	CC070VZ2F2
10	CC100VZ2F2
15	CC150VZ2F2
20	CC200VZ2F2

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZ2R2
1	CC010VZ2R2
1.5	CC015VZ2R2
2	CC020VZ2R2
2.5	CC025VZ2R2
3	CC030VZ2R2
4	CC040VZ2R2
5	CC050VZ2R2
7	CC070VZ2R2
10	CC100VZ2R2
15	CC150VZ2R2
20	CC200VZ2R2

●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

◇連接用電纜線套件

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZF2
1	CC010VZF2
1.5	CC015VZF2
2	CC020VZF2
2.5	CC025VZF2
3	CC030VZF2
4	CC040VZF2
5	CC050VZF2
7	CC070VZF2
10	CC100VZF2
15	CC150VZF2
20	CC200VZF2

・馬達／編碼器／電磁剎車用



・馬達／編碼器／
電磁剎車用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZFB2
1	CC010VZFB2
1.5	CC015VZFB2
2	CC020VZFB2
2.5	CC025VZFB2
3	CC030VZFB2
4	CC040VZFB2
5	CC050VZFB2
7	CC070VZFB2
10	CC100VZFB2
15	CC150VZFB2
20	CC200VZFB2

◇可動連接用電纜線套件

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CC005VZR2
1	CC010VZR2
1.5	CC015VZR2
2	CC020VZR2
2.5	CC025VZR2
3	CC030VZR2
4	CC040VZR2
5	CC050VZR2
7	CC070VZR2
10	CC100VZR2
15	CC150VZR2
20	CC200VZR2

●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

・馬達／編碼器／電磁剎車用



・馬達／編碼器／
電磁剎車用

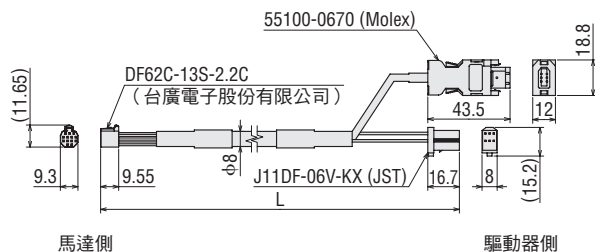
長度L (m)	品名
0.5	CC005VZRB2
1	CC010VZRB2
1.5	CC015VZRB2
2	CC020VZRB2
2.5	CC025VZRB2
3	CC030VZRB2
4	CC040VZRB2
5	CC050VZRB2
7	CC070VZRB2
10	CC100VZRB2
15	CC150VZRB2
20	CC200VZRB2

●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

●外形圖 (單位mm)

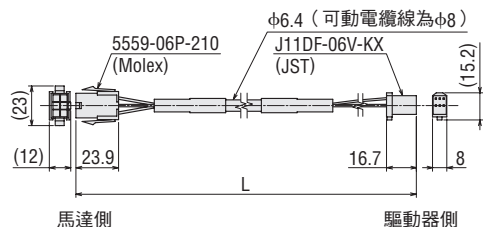
[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

◇馬達用電纜線

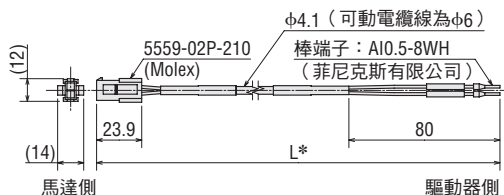


[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

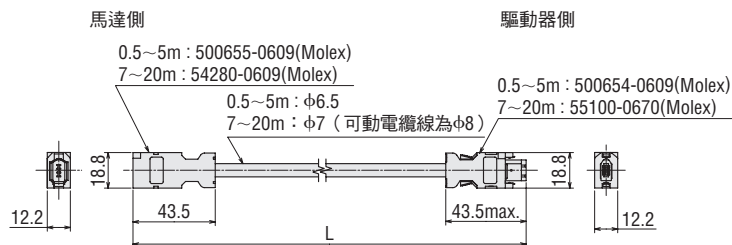
◇馬達用電纜線



◇電磁剎車用電纜線



◇編碼器電纜線



②中繼電纜線套件 馬達側／可動中繼電纜線套件 馬達側

連接用電纜線與馬達間的延長電纜線。延長使用時，電纜線總長請設在20m以下。
如需反覆彎曲拉伸電纜線時，請使用可動中繼電纜線套件。

●種類

[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

◇中繼電纜線

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZ2FT
2	CC020VZ2FT
3	CC030VZ2FT
5	CC050VZ2FT
7	CC070VZ2FT
10	CC100VZ2FT
15	CC150VZ2FT



◇可動中繼電纜線

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZ2RT
2	CC020VZ2RT
3	CC030VZ2RT
5	CC050VZ2RT
7	CC070VZ2RT
10	CC100VZ2RT
15	CC150VZ2RT



●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

◇中繼電纜線套件

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZFT
2	CC020VZFT
3	CC030VZFT
5	CC050VZFT
7	CC070VZFT
10	CC100VZFT
15	CC150VZFT

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器／
電磁剎車用

長度L (m)	品名
1	CC010VZFBT
2	CC020VZFBT
3	CC030VZFBT
5	CC050VZFBT
7	CC070VZFBT
10	CC100VZFBT
15	CC150VZFBT

・馬達／編碼器／電磁剎車用



◇可動中繼電纜線套件

・馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
1	CC010VZRT
2	CC020VZRT
3	CC030VZRT
5	CC050VZRT
7	CC070VZRT
10	CC100VZRT
15	CC150VZRT

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器／
電磁剎車用

長度L (m)	品名
1	CC010VZRBT
2	CC020VZRBT
3	CC030VZRBT
5	CC050VZRBT
7	CC070VZRBT
10	CC100VZRBT
15	CC150VZRBT

・馬達／編碼器／電磁剎車用



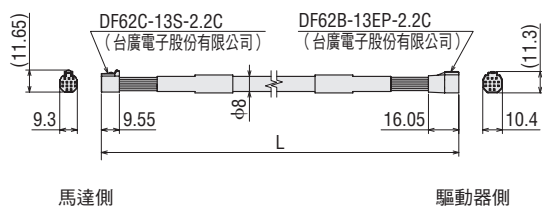
●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

●可動電纜線配線時的注意事項→第191頁

●外形圖 (單位mm)

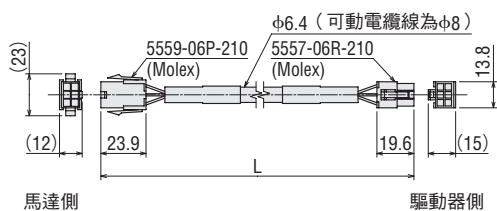
[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

◇馬達用電纜線

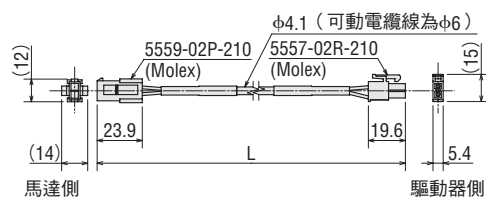


[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

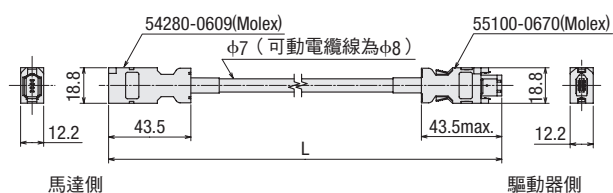
◇馬達用電纜線



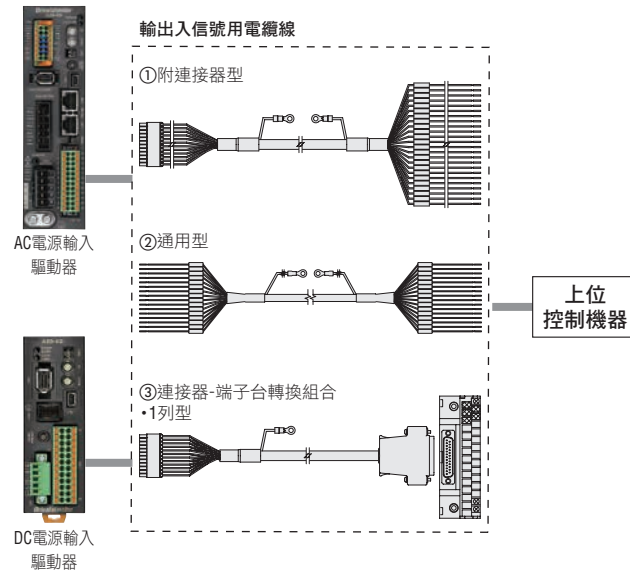
◇電磁剎車用電纜線



◇編碼器電纜線



■輸出入信號用電纜線



①附連接器型

- ・多芯屏蔽型電纜線
- ・單側排線
- ・附易於屏蔽的圓端子接地線

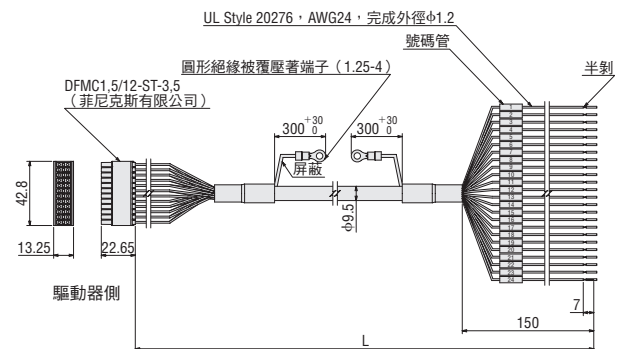


●種類

品名	適用驅動器	長度 L (m)	導線 芯數	AWG
CC24D005C-1	・內藏定位功能型 ・RS-485通訊附 脈波列輸入型	0.5	24	24
CC24D010C-1	・脈波列輸入型 ・對應EtherNet/IP*	1		
CC24D020C-1	・對應EtherCAT驅動規範* ・對應PROFINET*	2		

* 無法連接DC電源輸入的驅動器。請使用通用型輸出入信號用電纜線。

●外形圖 (單位mm)



通用型

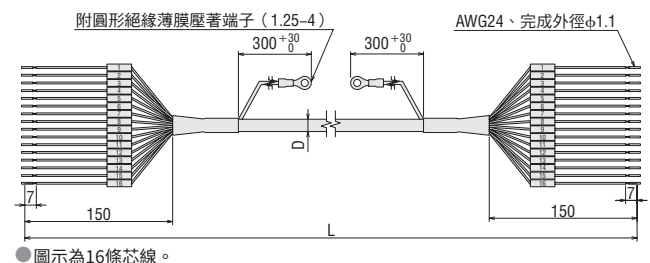
- ・屏蔽型電纜線
- ・雙側排線
- ・附易於屏蔽接地的圓端子接地線
- ・配合使用的功能可選擇導線芯數



●種類

品名	長度L (m)	導線芯數	外徑D (mm)	AWG
CC06D005B-1	0.5	6	φ5.4	24
CC06D010B-1	1			
CC06D015B-1	1.5			
CC06D020B-1	2			
CC10D005B-1	0.5	10	φ6.7	
CC10D010B-1	1			
CC10D015B-1	1.5			
CC10D020B-1	2			
CC12D005B-1	0.5	12	φ7.5	
CC12D010B-1	1			
CC12D015B-1	1.5			
CC12D020B-1	2			
CC16D005B-1	0.5	16	φ7.5	
CC16D010B-1	1			
CC16D015B-1	1.5			
CC16D020B-1	2			

●外形圖 (單位mm)



③連接器-端子台轉換組合

可利用端子台連接驅動器與上位控制器或檢知器的轉換組合。

B附易於屏蔽接地的圓端子接地線

B附送驅動器信號名稱可一目瞭然的信號名稱顯示板

B可進行DIN導軌安裝

1列型

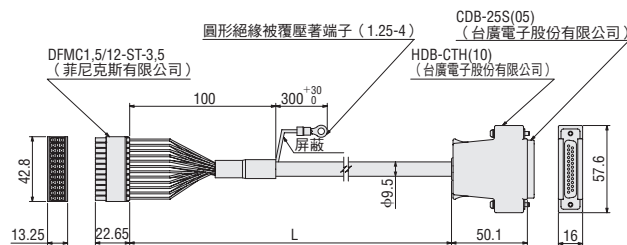
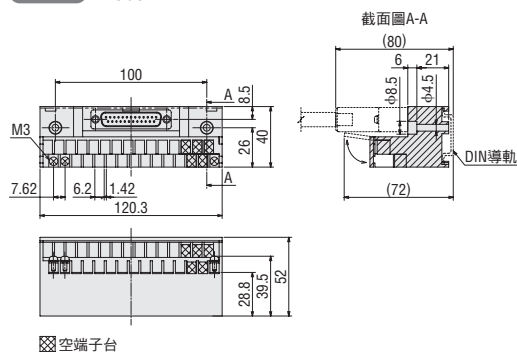
●種類

種類	品名	適用驅動器	長度 L (m)
24極	CC24T05E	· 內藏定位功能型 · RS-485通訊 附脈波列輸入型	0.5
	CC24T10E	· 僅限脈波列輸入型	1

●外形圖 (單位mm)

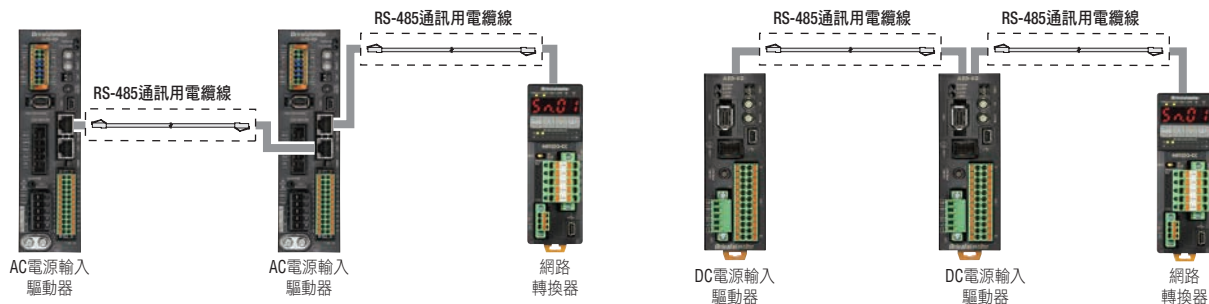
重量：176g

2D CAD B1368



■RS-485通訊用電纜線

用於連接驅動器之間，或連接驅動器與網路轉換器的電纜線。

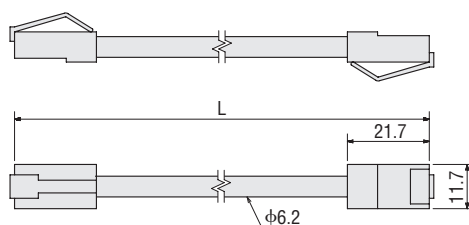


●種類

品名	長度 L (m)	適用驅動器
CC001-RS4	0.1	DC電源輸入 驅動器
CC002-RS4	0.25	AC電源輸入 驅動器 DC電源輸入 驅動器



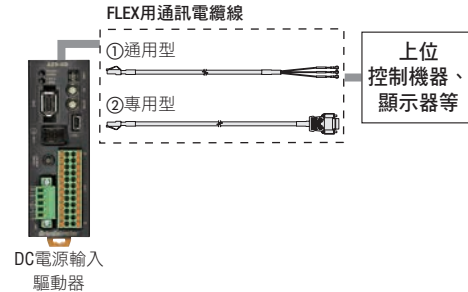
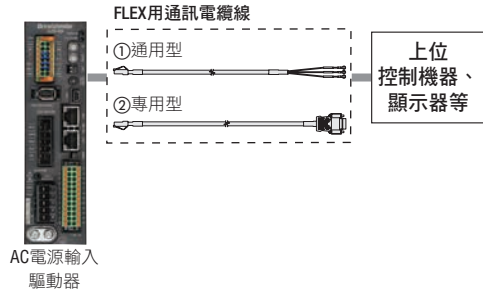
●外形圖 (單位mm)



■FLEX用通訊電纜線

針對FLEX對應產品，以RS-485進行Modbus控制時，便於連接至各種機器的電纜線。

電纜線備有一端為排線的通用型及可直接連接施耐德電機或Hakko Electronics Co., Ltd.製可程式顯示器的專用型兩種。



①通用型

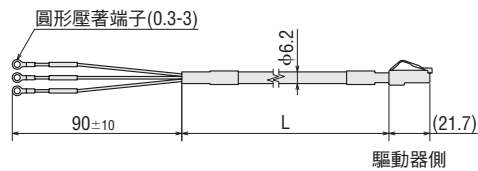


●種類

種類	品名	長度L (m)
通用型*	CC02FLT	2
	CC05FLT	5

*附終端電阻。

●外形圖 (單位mm)



②專用型



●種類

種類	品名	長度L (m)
專用型 施耐德電機股份有限公司 GP3000系列 COM1用 LT3300系列 GP4000系列 COM1、COM2 RS-485用	CC02FLT2	2
	CC05FLT2	5
專用型 施耐德電機股份有限公司 GP3000系列 COM2用*1	CC02FLT3	2
	CC05FLT3	5
專用型 Hakko Electronics Co., Ltd. V8系列*2 MJ1、MJ2用	CC02FLT4	2
	CC05FLT4	5
專用型 施耐德電機股份有限公司 LT4000M系列用	CC02FLT5	2
	CC05FLT5	5

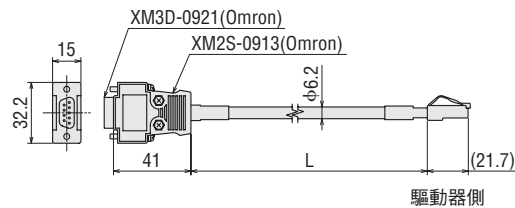
●內藏終端電阻。

*1 使用COM2用時，另需施耐德電機的選購配件、線上轉接器CA4-ADPONL-01。

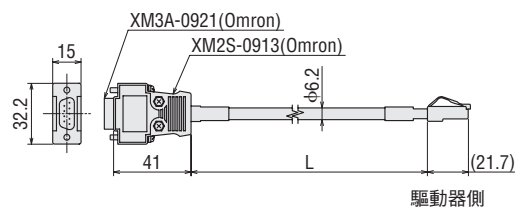
*2 V808iCH/V808CH除外

●外形圖 (單位mm)

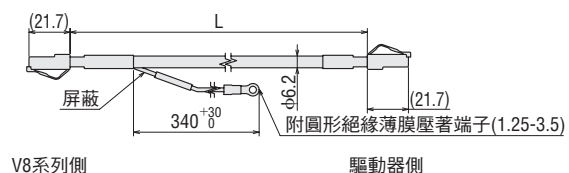
CC02FLT2、CC05FLT2



CC02FLT3、CC05FLT3

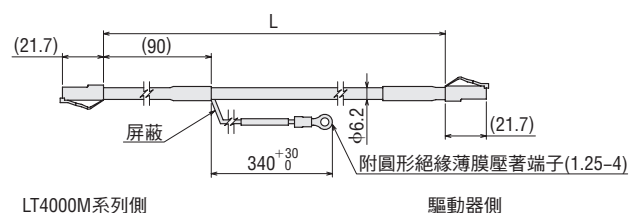


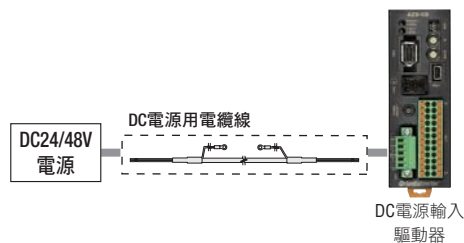
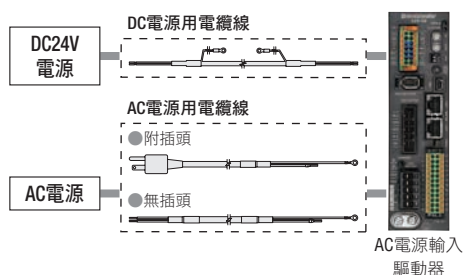
CC02FLT4、CC05FLT4



V8系列側

CC02FLT5、CC05FLT5





■AC電源用電纜線

連接驅動器與AC電源的電纜線。備有附電源插頭型與無插頭型。

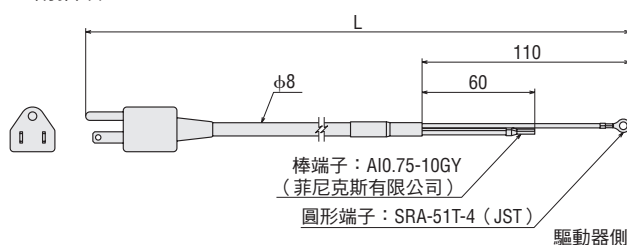


●種類

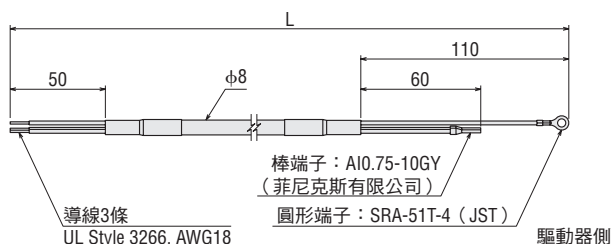
品名	種類	電源電壓	長度L (m)
CC01AC03P	附插頭	單相100-120V	1
CC02AC03P			2
CC03AC03P			3
CC01AC03N	無插頭	單相100-120V 單相200-240V	1
CC02AC03N			2
CC03AC03N			3
CC01AC04N		三相200-240V	1
CC02AC04N			2
CC03AC04N			3

●外形圖 (單位mm)

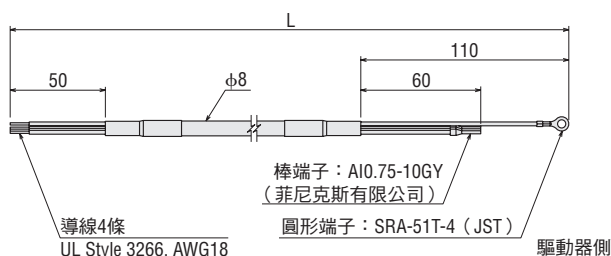
◆附插頭



◇無插頭 單相用



◇無插頭 三相用



■DC電源用電纜線

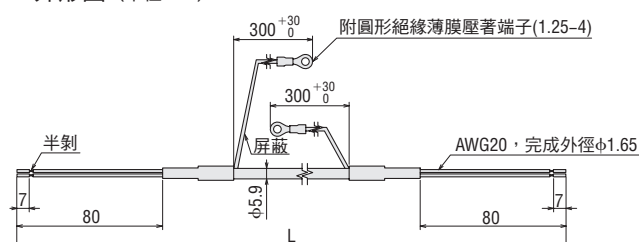
連接驅動器與DC電源的電纜線。

●種類

品名	長度L (m)
CC02D005-3	0.5
CC02D010-3	1
CC02D015-3	1.5
CC02D020-3	2
CC02D050-3	5



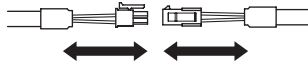
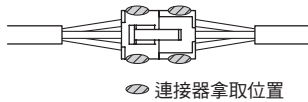
●外形圖 (單位mm)



■電纜線的使用注意事項

●連接器連接時的注意事項

拔出或插入連接器時，請務必握住連接器。
若拿著電纜線，會造成連接不良。



◇插入連接器時

請握住連接器本體，確實筆直插入連接器。
若連接器以歪斜狀態插入，會造成端子損壞或連接不良。

◇拔出連接器時

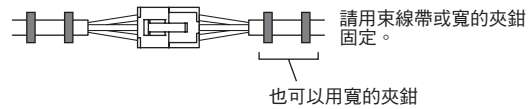
解除連接器鎖定處，同時筆直拔出。
若拿著電纜線拔出，可能會造成連接器損壞。

●可動電纜線配線時的注意事項

請勿使電纜線的連接器部分彎曲。請勿對連接器或端子施加應力，
否則可能會造成接觸不良或斷線。

◇電纜線的固定方法

請於2處固定，讓連接器固定不晃動。



◇電纜線配線長度及彎曲半徑

請以適當長度配線，避免電纜線移動時被拉扯。
此外，彎曲半徑 (R) 請維持在電纜線徑的6倍以上。



◇電纜線干擾

在電纜線坦克帶內配線時，請勿讓電纜線彼此干擾。請勿對電纜線
施加應力，否則可能會提早斷線。請仔細確認電纜線坦克帶的注意
事項後再使用。

◇電纜線扭轉

配線時，請注意電纜線沒有發生扭轉。若在扭轉狀態下彎曲，可能
會提早斷線。

配線後請觀察電纜線表面的文字印刷，確認電纜線沒有發生扭轉。

mini 驅動器

■ 品名看法

AZD - K R 2 D

① ② ③ ④ ⑤

①	驅動器種類	AZD：AZ系列驅動器
②	電源輸入	K：DC24/48V
③	形狀	R：小型
④	追加號碼	
⑤	種類	ED：對應EtherCAT EP：對應EtherNet/IP PN：對應PROFINET EN：Ethernet型 D：RS-485通訊型 X：RS-485通訊附脈波列輸入型

■ 種類

● 對應EtherCAT

品名
AZD-KRED



● 對應PROFINET

品名
AZD-KRPN



● RS-485通訊附脈波列輸入型

品名
AZD-KRX



● 對應EtherNet/IP

品名
AZD-KREP



● Ethernet型

品名
AZD-KREN



● RS-485通訊型

品名
AZD-KR2D



種類	類型	品名
驅動器	對應EtherCAT	AZD-KRED
	對應EtherNet/IP	AZD-KREP
	對應PROFINET	AZD-KRPN
	Ethernet型	AZD-KREN
	RS-485通訊型	AZD-KR2D
	RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-KRX

+

種類	類型	品名
連接用電纜線／ 可動連接用電纜線	AZM14、AZM15、 AZM24、AZM26用	連接用電纜線 可動連接用電纜線
		CCM◇◇◇Z2AAF CCM◇◇◇Z2AAR
	AZM46、AZM48、 AZM66、AZM69用	連接用電纜線
		馬達／編碼器用：CCM◇◇◇Z2ABF 馬達／編碼器／電磁剎車用： CCM◇◇◇Z2ACF
		可動連接用電纜線
		馬達／編碼器用：CCM◇◇◇Z2ABR 馬達／編碼器／電磁剎車用： CCM◇◇◇Z2ACR

● 品名中的記號可能包含下列表示種類的文字或數字。

◇：電纜線長度

■ 驅動器規格

驅動器品名		AZD-KRED	AZD-KREP	AZD-KRPN	AZD-KREN	AZD-KR2D
主電源	額定電壓	・DC24V±5% ・DC48V±5%				
	輸入電流 ^{*1}	AZM14 : 0.4A、AZM15 : 0.5A、AZM24 : 1.4A、AZM26 : 1.4A AZM46 : 1.6A、AZM48 : 2.1A、AZM66 : 3.7A、AZM69 : 3.5A DGM60 : 1.4A、DGM85 : 1.6A、DGM130 : 3.7A、DGB85 : 1.6A、DGB130 : 3.7A DR20 : 0.4A、DR28 : 1.3A、DRSM42 : 1.5A、DRSM60 : 2.6A EH3 : 0.4A、EH4 : 1.4A、LM2 : 3.7A、LM4 : 3.7A				
	可動作電壓	DC24V輸入時：DC20~32V (DC22.8~32V) ^{*2} DC48V輸入時：DC40~55V				
控制電源	額定電壓	・DC24V±5% ・DC48V±5%				
	輸入電流	0.15A (0.4A) ^{*3}				
	可動作電壓	DC24V輸入時：DC20~32V (DC22.8~32V) ^{*2} DC48V輸入時：DC40~55V				
介面	控制輸入	DC20~32V 2點、光耦合器				—
	控制輸出	—				
	Field Network	EtherCAT	EtherNet/IP	PROFINET	Modbus TCP Modbus UDP CC-LINK IE現場 網路 Basic	RS-485通訊

*1 因組合的馬達而異。

*2 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。

*3 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。AZM46為0.23A。

驅動器品名		AZD-KRX				
主電源	額定電壓	・DC24V±5% ・DC48V±5%				
	輸入電流 ^{*1}	AZM14 : 0.4A、AZM15 : 0.5A、AZM24 : 1.4A、AZM26 : 1.4A AZM46 : 1.6A、AZM48 : 2.1A、AZM66 : 3.7A、AZM69 : 3.5A DGM60 : 1.4A、DGM85 : 1.6A、DGM130 : 3.7A、DGB85 : 1.6A、DGB130 : 3.7A DR20 : 0.4A、DR28 : 1.3A、DRSM42 : 1.5A、DRSM60 : 2.6A EH3 : 0.4A、EH4 : 1.4A、LM2 : 3.7A、LM4 : 3.7A				
	可動作電壓	DC24V輸入時：DC20~32V (DC22.8~32V) ^{*2} DC48V輸入時：DC40~55V				
控制電源	額定電壓	・DC24V±5% ・DC48V±5%				
	輸入電流	0.15A (0.4A) ^{*3}				
	可動作電壓	DC24V輸入時：DC20~32V (DC22.8~32V) ^{*2} DC48V輸入時：DC40~55V				
介面	脈波輸入	・2點、光耦合器 ・最大輸入脈波頻率 Line Driver : 1MHz (週期50%時) 開集極 : 250kHz (週期50%時)				
	控制輸入	DC4.5~32V 5點、光耦合器				
	控制輸出	DC4.5~32V 3點、光耦合器、開集極				
	Field Network	RS-485通訊				

*1 因組合的馬達而異。

*2 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。

*3 () 內為連接附電磁剎車馬達時的值。AZM46為0.23A。

■ 驅動器功能

● 對應EtherCAT

驅動器品名		AZD-KRED
遠程I/O	輸入	16点
	輸出	16点
操作模式		Profile位置模式 (PP)
		Profile速度模式 (PV)
		原點復歸模式 (HM)
		Cyclic同步位置模式 (CSP)
		Cyclic同步速度模式 (CSV)
功能		接觸探針 (位置鎖存) 功能
設定工具		資料設定軟體 MEXE02
座標管理方法		免電池絕對式系統
監視／其他資訊		與下表相同。
Alarm		○

● 對應EtherNet/IP、對應PROFINET、Ethernet型、RS-485通訊型、RS-485通訊附脈波列輸入型

驅動器品名			AZD-KREP、AZD-KRPN、AZD-KREN AZD-KR2D、AZD-KRX	
定位資料數			256點*1	
遠程I/O	輸入		16點	
	輸出		16點	
設定工具			資料設定軟體 MEXE02	
座標管理方法			免電池絕對式系統	
運轉	種類	定位運轉	○	
		定位推壓運轉*2	○	
		單獨運轉	○	
	連結方式	順序運轉	○	
		多段變速（出力軸形狀連結）	○	
		Loop運轉（反覆）	○	
	程序控制	Event跳轉運轉	○	
		速度控制運轉（連續運轉）		○
	原點復歸運轉	原點復歸運轉*3		○
		高速原點復歸運轉		○
JOG運轉			○	
監視／其他資訊	波形監視		○	
	過負載檢知		○	
	過熱檢知（馬達、驅動器）		○	
	位置、速度資訊		○	
	溫度檢知（馬達、驅動器）		○	
	馬達負載率		○	
	行走距離、累積行走距離		○	
Alarm			○	

*1 AZD-KRX在透過資料設定軟體**MEXE02**設定後即可使用。

*2 推壓運轉無法用於減速機型馬達及電動模組產品**DGII**系列。

*3 AZD-KR2D無法使用採直接I/O方式的原點復歸運轉。

■ 通訊規格

● EtherCAT

通訊規格	IEC 61158 Type12
實體層/網路通訊協定	100 BASE-TX (IEEE 802.3)
傳送速度	100Mbps
通訊週期	Free Run模式：1ms以上 SM2事件同步模式：1ms以上 DC模式：0.25ms、0.5ms、1ms、2ms、3ms、4ms、5ms、6ms、7ms、8ms
通訊埠/連接器	RJ45×2 (對應屏蔽) ECAT IN：EtherCAT輸入 ECAT OUT：EtherCAT輸出
拓樸	菊鍊 (最大65,535節點)
Process data	可變PDO映射
SyncManager	SM0：Mailbox輸出 SM1：Mailbox輸入 SM2：Process data輸出 SM3：Process data輸入
Mailbox (CoE)	緊急訊息 SDO要求 SDO回應 SDO資訊
同步模式	Free Run模式 (非同步) SM2事件同步模式 DC模式 (SYNC0事件同步)
Device profile	IEC 61800-7 CiA402驅動規範

● EtherNet/IP

通訊規格	EtherNet/IP (符合CT18)
供應商ID	187：Oriental Motor Company
Device類型	43：Generic Device
傳送速度	10/100Mbps (自動協商)
通訊方式	全雙工/半雙工 (自動協商)
電纜線規格	附屏蔽雙絞線 (STP) 電纜線 直線/跳線、建議為CAT-5e以上
佔用位元組數	輸出 (掃描器→驅動器) 輸入 (驅動器→掃描器)
	40位元組 56位元組
對應連線數	2
連線類型	Exclusive Owner、Input Only
通訊週期 (RPI)	1~3200ms
連接類型 (掃描器→驅動器)	Point-to-Point
連接類型 (驅動器→掃描器)	Point-to-Point、Multicast
資料反映觸發器	Cyclic
IP位址設定方法	IP位址設定開關、參數、DHCP
對應拓樸	星狀、線狀、環狀 (Device Level Ring)

●PROFINET

通訊規格	PROFINET IO Ver.2.4	
供貨商ID	0x33E：ORIENTAL MOTOR	
傳送速度	100Mbps（自動協商）	
通訊方式	全雙工（自動協商）	
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線／跳線、建議為CAT-5e以上	
通訊連接器	RJ45×2（對應屏蔽）	
Conformance Class	B	
RT/IRT	RT	
NetLoad Class	I	
支援的網路通訊協定	DCP、LLDP、SNMP、MRP	
佔用位元組數	輸出（上位系統→驅動器）	40byte
	輸入（驅動器→上位系統）	56byte
對應拓樸	星狀、樹狀、匯流排、環狀	

●Ethernet

傳送速度	100Mbps
通訊方式	全雙工（自動協商）
電纜線規格	附屏蔽雙絞線（STP）電纜線 直線／跳線、建議為CAT-5e以上
通訊連接器	RJ45×2（對應屏蔽）
支援的網路通訊協定	Moubus TCP、Modbus UDP、CC-Link IE 現場網路 Basic
對應拓樸	星狀、樹狀、匯流排

●RS-485 通訊

協定	Modbus RTU模式
電氣特性	EIA-485標準、直式電纜線 使用雙絞線（建議採用TIA/EIA-568B CAT5e以上），總延長距離為50m。＊
通訊方式	半雙工通訊、起停同步方式（資料：8位元，停止位元：1位元／2位元，奇偶：無／偶數／奇數）
傳送速度	從9600bps/19200bps/38400bps/57600bps/115200bps/230400bps當中選擇
連接形態	可程式控制器（主站）1台最多能夠連接31台。

＊ 因配線、配置造成馬達電纜線或電源電纜線發生雜訊引起問題時，請使用屏蔽或鐵氧體磁芯。

■ 一般規格

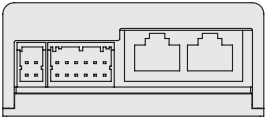
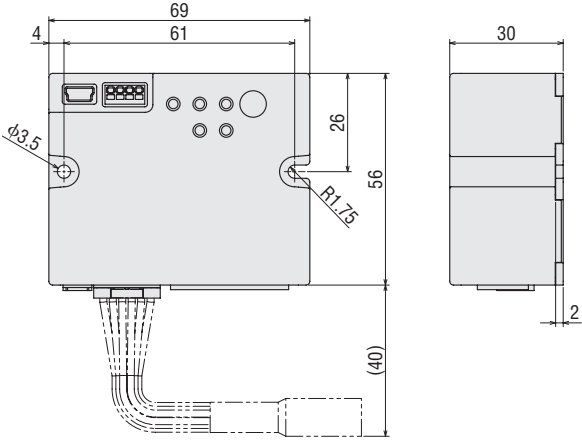
驅動器品名		AZD-KRED、AZD-KREP AZD-KRPN、AZD-KREN、AZD-KRX	AZD-KR2D
保護等級		IP20	IP10
使用環境	環境溫度	0+50℃（無凍結）	
	環境溼度	85%以下（無結露）	
	高度	海拔1000m以下	
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。	
保存環境 輸送環境	環境溫度	－25+70℃（無凍結）	
	環境溼度	85%以下（無結露）	
	高度	海拔3000m以下	
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。	

注意事項

- 進行絕緣電阻測量、絕緣耐壓測試時，請分開馬達和驅動器。
此外，馬達的ABZO編碼器部請勿進行這些測試。

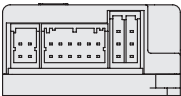
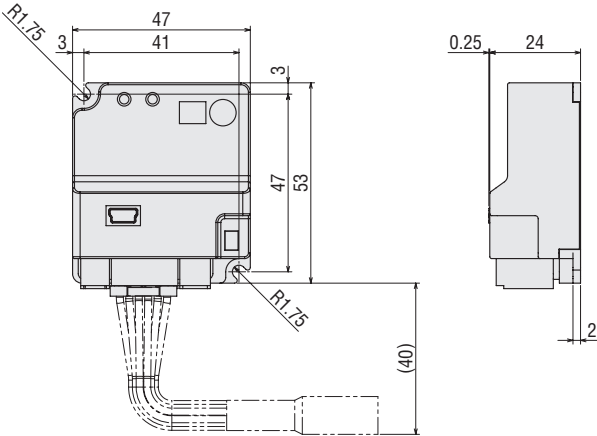
外形圖 (單位 mm)

2D & 3D CAD			
類型	品名	重量 kg	2D CAD
對應EtherCAT	AZD-KRED	0.11	B1541
對應EtherNet/IP	AZD-KREP		
對應PROFINET	AZD-KRPN		
Ethernet型	AZD-KREN		



- 適用連接器
電源連接器 (CN1)
連接器外罩：1-1827864-2 (TE Connectivity)
金屬端子：1827589-2 (TE Connectivity)

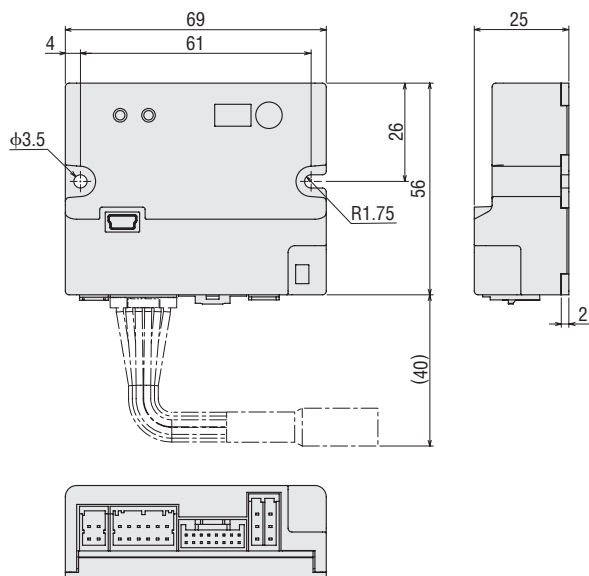
2D & 3D CAD			
類型	品名	重量 g	2D CAD
RS-485通訊型	AZD-KR2D	56	B1538



- 適用連接器
電源連接器 (CN1)
連接器外罩：1-1827864-2 (TE Connectivity)
金屬端子：1827589-2 (TE Connectivity)
RS-485通訊連接器 (CN3)
連接器外罩：1-1827579-1 (TE Connectivity)
金屬端子：1827588-2 (TE Connectivity)

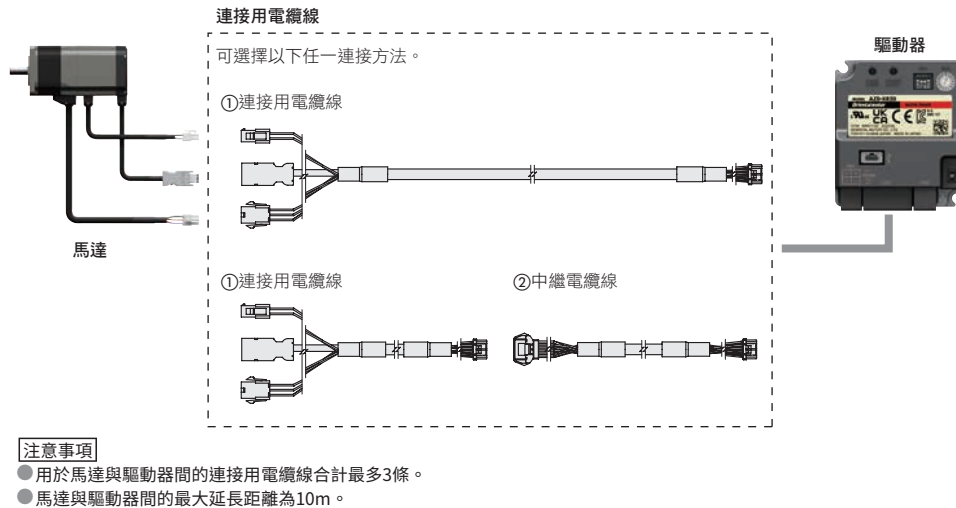
2D & 3D CAD

類型	品名	重量 g	2D CAD
RS-485通訊附脈波列輸入型	AZD-KRX	84	B1549



- 適用連接器
- 電源連接器 (CN1)
 - 連接器外罩：1-1827864-2 (TE Connectivity)
 - 金屬端子：1827589-2 (TE Connectivity)
- 輸出入信號連接器 (CN3)
 - 連接器外罩：501646-1600 (molex)
 - 金屬端子：501647-1100 (molex)
- RS-485通訊連接器 (CN4)
 - 連接器外罩：1-1827579-1 (TE Connectivity)
 - 金屬端子：1827588-2 (TE Connectivity)

■ 連接用電纜線



① 連接用電纜線／可動連接用電纜線

馬達與驅動器間的連接用電纜線。如須反覆彎曲電纜線時，請使用可動連接用電纜線。

● 種類

[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

◇ 連接用電纜線

B馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2AAF
1	CCM010Z2AAF
3	CCM030Z2AAF
5	CCM050Z2AAF
10	CCM100Z2AAF



◇ 可動連接用電纜線

B馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2AAR
1	CCM010Z2AAR
3	CCM030Z2AAR
5	CCM050Z2AAR
10	CCM100Z2AAR



[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

◇ 連接用電纜線

B馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2ABF
1	CCM010Z2ABF
3	CCM030Z2ABF
5	CCM050Z2ABF
10	CCM100Z2ABF



B馬達／編碼器／電磁剎車用

長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2ACF
1	CCM010Z2ACF
3	CCM030Z2ACF
5	CCM050Z2ACF
10	CCM100Z2ACF



◇ 可動連接用電纜線

馬達／編碼器用

長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2ABR
1	CCM010Z2ABR
3	CCM030Z2ABR
5	CCM050Z2ABR
10	CCM100Z2ABR



B馬達／編碼器／電磁剎車用

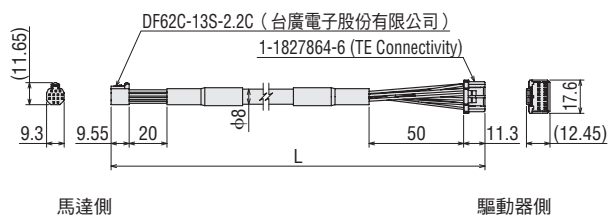
長度L (m)	品名
0.5	CCM005Z2ACR
1	CCM010Z2ACR
3	CCM030Z2ACR
5	CCM050Z2ACR
10	CCM100Z2ACR



●外形圖（單位mm）

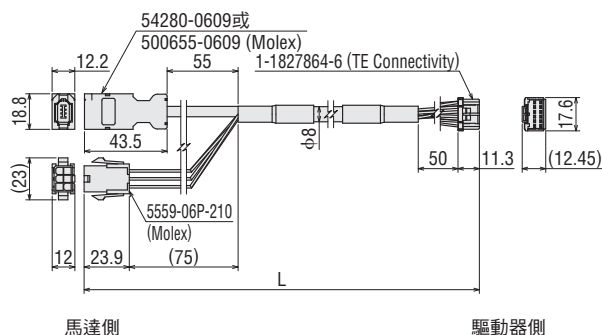
[AZM14、AZM15、AZM24、AZM26用]

・馬達／編碼器用

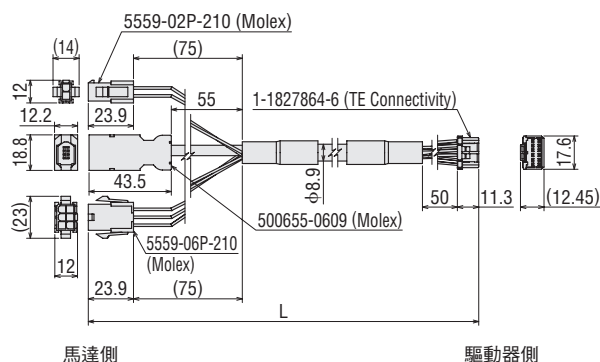


[AZM46、AZM48、AZM66、AZM69用]

・馬達／編碼器用



・馬達／編碼器／電磁剎車用



②中繼電纜線／可動中繼電纜線 驅動器側

連接用電纜線與驅動器間的延長電纜線。延長使用時，電纜線總長請設在10m以下。
如須反覆彎曲電纜線時，請使用可動連接用電纜線。

●種類

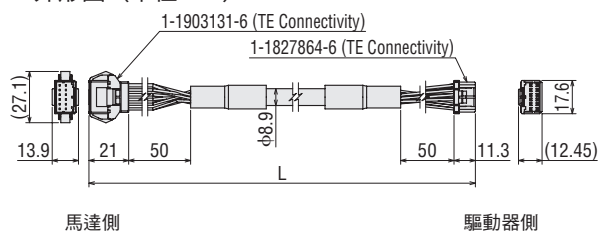
◇中繼電纜線

長度L (m)	品名
1	CCM010Z2ADFT
3	CCM030Z2ADFT
5	CCM050Z2ADFT

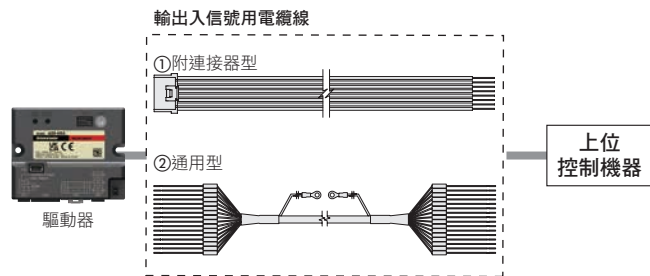
◇可動中繼電纜線

長度L (m)	品名
1	CCM010Z2ADRT
3	CCM030Z2ADRT
5	CCM050Z2ADRT

●外形圖（單位mm）



■ 輸出入信號用電纜線



① 附連接器型

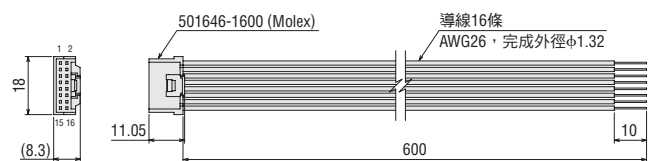
- ・ 單側排線

● 種類

品名	適用驅動器	導線芯數	AWG
LCD06Z2BY	RS-485通訊附脈波列輸入型	16	26



● 外形圖 (單位mm)



② 通用型

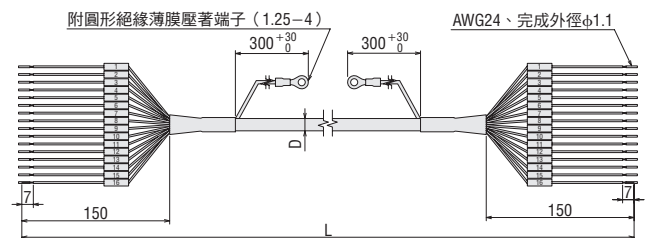
- ・ 屏蔽型電纜線
- ・ 雙側排線
- ・ 附易於屏蔽接地的圓端子接地線
- ・ 配合使用的功能可選擇導線芯數

● 種類

品名	長度L (m)	導線芯數	外徑D (mm)	AWG
CC06D005B-1	0.5	6	φ5.4	24
CC06D010B-1	1			
CC06D015B-1	1.5			
CC06D020B-1	2			
CC10D005B-1	0.5	10	φ6.7	
CC10D010B-1	1			
CC10D015B-1	1.5			
CC10D020B-1	2			
CC12D005B-1	0.5	12	φ7.5	
CC12D010B-1	1			
CC12D015B-1	1.5			
CC12D020B-1	2			
CC16D005B-1	0.5	16	φ7.5	
CC16D010B-1	1			
CC16D015B-1	1.5			
CC16D020B-1	2			



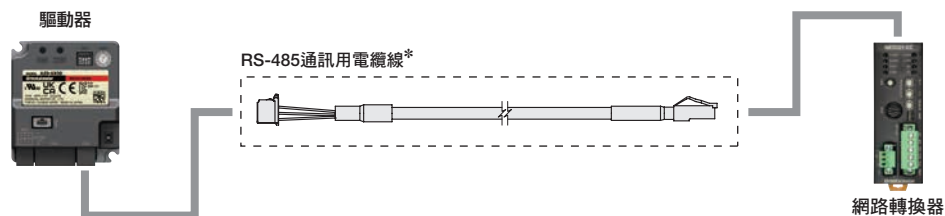
● 外形圖 (單位mm)



● 圖示為16條芯線。

■ RS-485 通訊用電纜線

連接驅動器與網路轉換器、機器人控制器MRC01的電纜線。

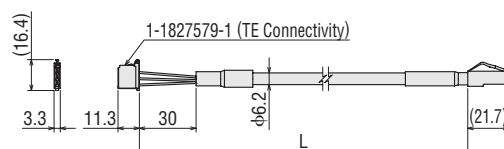


● 種類

品名	長度L (m)
CC02FLT6	2
CC05FLT6	5



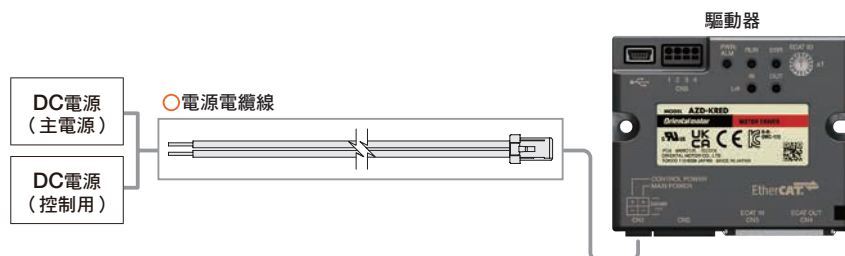
● 外形圖 (單位mm)



* 無法用於驅動器之間的連接。

■ 電源電纜線

連接驅動器與電源的電纜線。可簡單將主電源與控制電源連接起來。

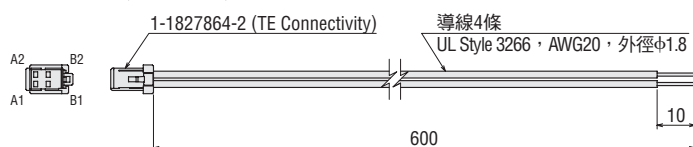


● 種類與售價

品名
LCD06Z2AY



● 外形圖 (單位mm)



2相步進馬達用雙極驅動器
5相步進馬達用驅動器
CVD系列 脈波列輸入型

■品名看法

CVD 2 23 F B R - K

系列名	CVD：CVD系列
2：2相 5：5相	
額定電流	
驅動器識別	
驅動器形狀	B：附安裝板 無：無安裝板
連接器形狀	R：水平式連接器
電源輸入	K：DC電源

■種類

- 備有馬達用、輸出信號用、DC電源用的電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。
詳細內容請參閱第P216頁。

●2相步進馬達用雙極驅動器

◇附安裝板 水平式連接器

品名
CVD206BR-K
CVD215BR-K
CVD223BR-K
CVD223FBR-K
CVD228BR-K

◇附安裝板

品名
CVD206B-K
CVD215B-K
CVD223B-K
CVD223FB-K
CVD228B-K

◇無安裝板

品名
CVD206-K
CVD215-K
CVD223-K
CVD223F-K
CVD228-K

●5相步進馬達用驅動器

◇附安裝板 水平式連接器

品名
CVD518BR-K
CVD524BR-K

◇附安裝板

品名
CVD518B-K
CVD524B-K

◇無安裝板

品名
CVD518-K
CVD524-K

■附件

種類	驅動器連接用連接器
各型共用	CN1用（1個）CN2用（1個）CN3用（1個）

■規格

●2相步進馬達用雙極驅動器



品名	CVD206□□-K	CVD215□□-K	CVD223□□-K CVD223F□□-K	CVD228□□-K
驅動方式				
馬達驅動電流 (出貨時設定)	0.6A/相	1.5A/相	2.3A/相	2.8A/相
電源電壓	DC24V±10%			
輸入電流 A	0.5	1.9	2.0	3.0
最大輸入脈波頻率	上位控制器為Line Driver輸出：1MHz（Duty 50%時）／上位控制器為開集極輸出：250kHz（Duty 50%時） 負邏輯脈波輸入			
使用環境 (動作時)	環境溫度	0～+50℃（無凍結）		
	環境溼度	85%以下（無結露）		
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。		

●5相步進馬達用驅動器



品名	CVD518□□-K	CVD524B□-K
驅動方式	微步級驅動 雙極定電流方式	
馬達驅動電流 (出貨時設定)	1.8A/相	2.4A/相
電源電壓	DC24V±10%	
輸入電流 A	2.8	3.0
最大輸入脈波頻率	上位控制器為Line Driver輸出：1MHz（Duty 50%時）／上位控制器為開集極輸出：250kHz（Duty 50%時） 負邏輯脈波輸入	
使用環境 (動作時)	環境溫度	0～+50℃（無凍結）
	環境溼度	85%以下（無結露）
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。

- 若是附安裝板，品名的□為表示驅動器形狀的B（附安裝板）。
若是附安裝板水平式連接器，品名的□為表示連接器形狀的R（水平式連接器）。

■外形圖（單位mm）

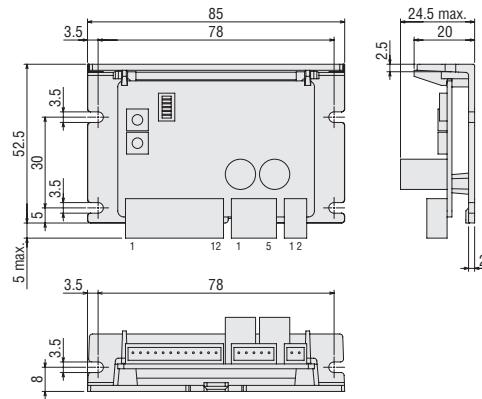
●附安裝板 水平式連接器

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD
CVD206BR-K	0.06	B1210
CVD215BR-K		
CVD223BR-K		
CVD223FBR-K		
CVD228BR-K		
CVD518BR-K		
CVD524BR-K		

●附件

連接器外罩： 51103-0200 (Molex)
51103-0500 (Molex)
51103-1200 (Molex)
金屬端子： 50351-8100 (Molex)



●備有馬達用、輸出入信號用、DC電源用的電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。
詳細內容請參閱第P216頁。

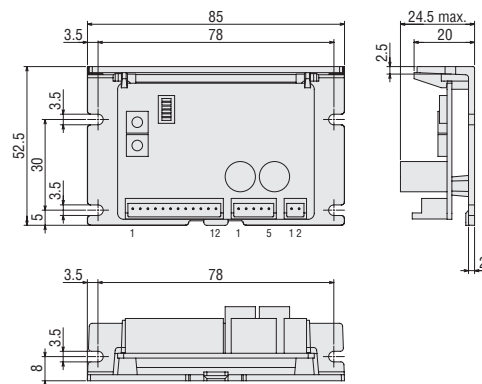
●附安裝板

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD
CVD206B-K	0.06	B1255
CVD215B-K		
CVD223B-K		
CVD223FB-K		
CVD228B-K		
CVD518B-K		
CVD524B-K		

●附件

連接器外罩： 51103-0200 (Molex)
51103-0500 (Molex)
51103-1200 (Molex)
金屬端子： 50351-8100 (Molex)



●備有馬達用、輸出入信號用、DC電源用的電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。
詳細內容請參閱第P216頁。

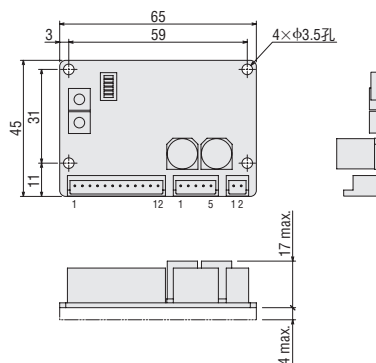
●無安裝板

2D & 3D CAD		
品名	重量kg	2D CAD
CVD206-K	0.02	B1128
CVD215-K		
CVD223-K		
CVD223F-K		
CVD228-K		
CVD518-K		
CVD524-K		

●附件

連接器外罩： 51103-0200 (Molex)
51103-0500 (Molex)
51103-1200 (Molex)
金屬端子： 50351-8100 (Molex)

●備有馬達用、輸出入信號用、DC電源用的電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。
詳細內容請參閱第P216頁。



■適用驅動器一覽表

組合產品	驅脈波列輸入型 (馬達無電磁剎車時)			脈波列輸入型 (馬達附電磁剎車時)		
	附安裝板 水平式連接器	附安裝板	無安裝板	附安裝板 水平式連接器	附安裝板	無安裝板
CSG20	CVD206BR-K	CVD206B-K	CVD206-K			
CSG35	CVD223BR-K	CVD223B-K	CVD223-K	CVD215BR-K	CVD215B-K	CVD215-K
CGLTH3	CVD215BR-K	CVD215B-K	CVD215-K	CVD215BR-K	CVD215B-K	CVD215-K
CGLTH5	CVD518BR-K	CVD518B-K	CVD518-K	CVD223FBR-K	CVD223FB-K	CVD223F-K
CGLTH8	CVD524BR-K	CVD524B-K	CVD524-K	CVD228BR-K	CVD228B-K	CVD228-K
CGLCH5	CVD518BR-K	CVD518B-K	CVD518-K	CVD223FBR-K	CVD223FB-K	CVD223F-K
CGLCH8	CVD524BR-K	CVD524B-K	CVD524-K	CVD228BR-K	CVD228B-K	CVD228-K
CGLTB5	CVD518BR-K	CVD518B-K	CVD518-K			
CGLTB8	CVD524BR-K	CVD524B-K	CVD524-K			
CGLCB5	CVD518BR-K	CVD518B-K	CVD518-K			
CGLCB8	CVD524BR-K	CVD524B-K	CVD524-K			

■連接與運轉

●驅動器各部位名稱與功能

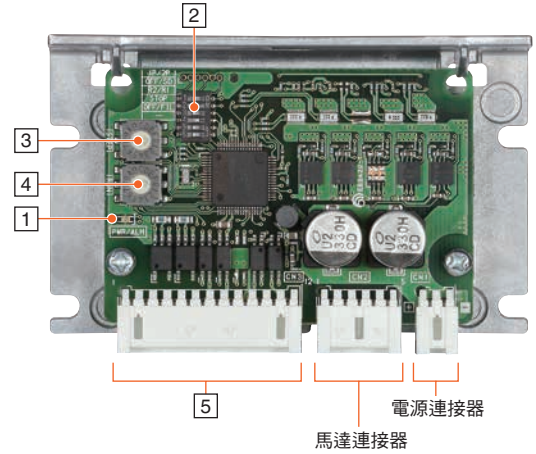
①信號監視顯示

◇LED顯示

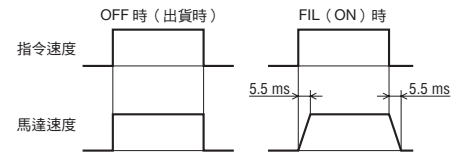
顯示	顏色	功能	亮燈條件
PWR/ALM	綠	顯示電源	電源輸入時
	紅	顯示Alarm	保護功能運作時（閃爍）

◇Alarm內容

閃爍次數	功能	作動條件
2	過熱保護	驅動器的基板溫度達到85℃時
3	過電壓保護	電源電壓超過容許值時 將大慣性負載緊急停止時 進行大負載的昇降運轉時
5	過電流保護	馬達用輸出回路流經過大電流時
9	EEPROM異常	驅動器的保存資料損壞時
亮燈	CPU異常	驅動器的CPU錯誤動作時



- 指令平滑調整（OFF/FIL開關）造成的馬達響應性差異



②功能設定開關

顯示	No.	功能
1P/2P	1	脈波輸入方式可切換為單脈波輸入方式或雙脈波輸入方式。
OFF/SD	2	切換平滑驅動功能的設定、解除。
R2/R1	3	與步級角設定開關併用，設定步級角。
STOP	4	將馬達的停止電流切換至25%或50%。
OFF/FIL	5	切換FIL調整的設定、解除。
-	6	不使用。

③步級角設定開關

顯示	功能
STEP	與R2/R1開關併用，設定馬達的步級角。

步級角 設定開關 (STEP) 刻度	R2/R1開關：ON側（R1）時		R2/R1開關：OFF側（R2）時	
	解析度（P/R）	步級角	解析度（P/R）	步級角
0	500	0.72°	200	1.8°
1	1000	0.36°	400	0.9°
2	1250	0.288°	800	0.45°
3	2000	0.18°	1000	0.36°
4	2500	0.144°	1600	0.225°
5	4000	0.09°	2000	0.18°
6	5000	0.072°	3200	0.1125°
7	10000	0.036°	5000	0.072°
8	12500	0.0288°	6400	0.05625°
9	20000	0.018°	10000	0.036°
A	25000	0.0144°	12800	0.028125°
B	40000	0.009°	20000	0.018°
C	50000	0.0072°	25000	0.0144°
D	62500	0.00576°	25600	0.0140625°
E	100000	0.0036°	50000	0.0072°
F	125000	0.00288°	51200	0.00703125°

- 與標準型相比，高解析度型的解析度為2倍，步級角則為1/2。

例：R2/R1 開關在ON側（R1），STEP開關為「0」時

高解析度型的解析度：500 × 2 = 1000

高解析度型的步級角：0.72°/2 = 0.36°

- 使用減速機型時，步級角／減速比為實際的步級角。

④運轉電流設定開關

顯示	功能
RUN	設定馬達的運轉電流。

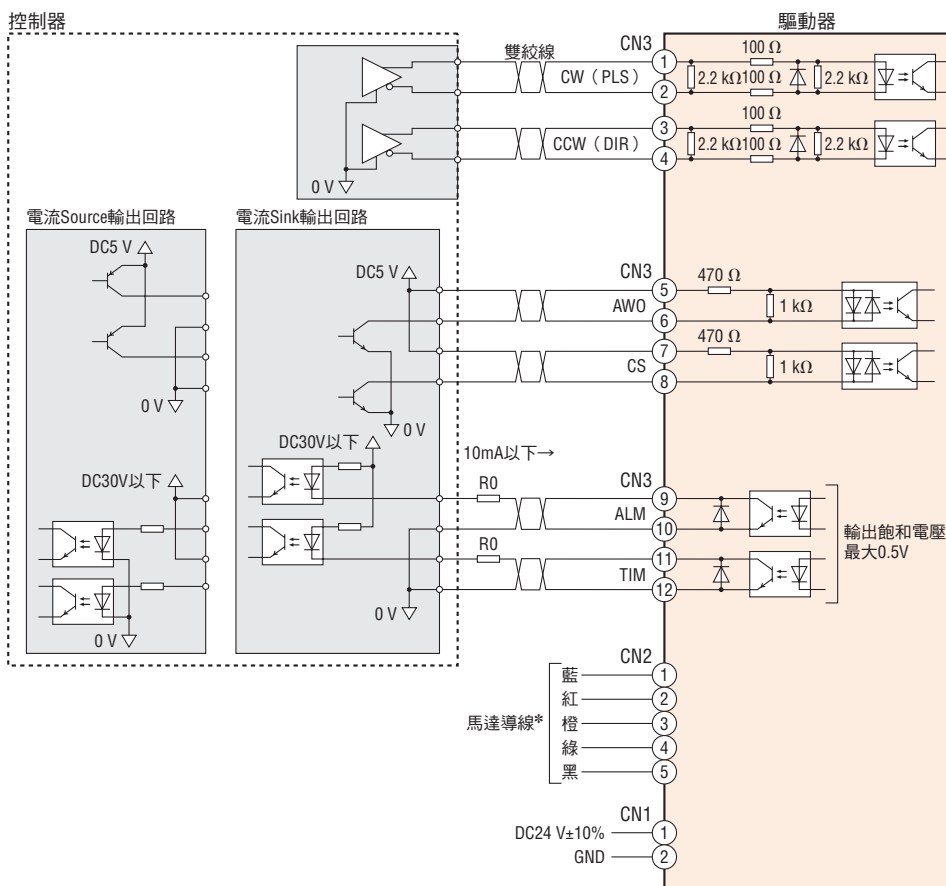
⑤輸出入信號連接器

顯示	PIN No.	輸出入	信號名稱	功能
CN3	1	輸入	CW+ (PLS+)	馬達以CW方向運轉。 （單脈波輸入方式時為動作指令的脈波信號）
	2		CW- (PLS-)	
	3		CCW+ (DIR+)	馬達以CCW方向運轉。 （單脈波輸入方式時為運轉方向信號）
	4		CCW- (DIR-)	
	5		AWO+	將馬達設為無激磁。
	6		AWO-	
	7		CS+	切換步級角。
	8		CS-	
	9	輸出	ALM+	輸出驅動器的Alarm狀態（常閉）。
	10		ALM-	
	11		TIM+	馬達的激磁狀態為激磁原點時輸出。
	12		TIM-	

■連接圖

●輸入信號的電壓為DC5V時

◇脈波輸入為Line Driver時



*連接器的端子排列會依據馬達而有所不同。詳細內容請參閱以下連接表。

◇2相CVD驅動器連接表

■馬達：2相PKP/PK系列 雙極4條導線

■驅動器：2相步進馬達用雙極驅動器

機型A

機型B

機型C

驅動器 CN2 Pin No.	機型A		機型B		機型C
	PIN No.	顏色	PIN No.	顏色	顏色
1	4	藍	1	藍	藍
2	5	紅	3	紅	紅
3		□		□	□
4	2	綠	6	綠	綠
5	1	黑	4	黑	黑

●表中的「顏色」為另售連接用電纜線導線的顏色。

【注意事項】

●端子排列會依據機型而有所不同。若連接錯誤將無法正常運轉。

◇5相CVD驅動器連接表

■馬達：5相PKP/PK系列

■驅動器：5相步進馬達用驅動器

機型A

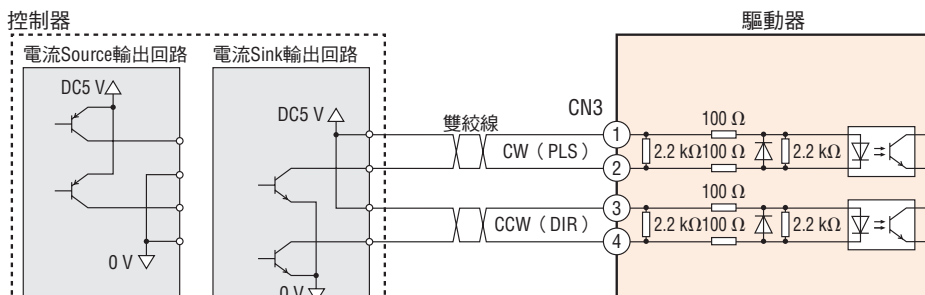
機型B

機型C

驅動器 CN2 Pin No.	機型A		機型B		機型C
	PIN No.	顏色	PIN No.	顏色	顏色
1	5	藍	1	藍	藍
2	4	紅	2	紅	紅
3	3	橙	3	橙	橙
4	2	綠	4	綠	綠
5	1	黑	5	黑	黑

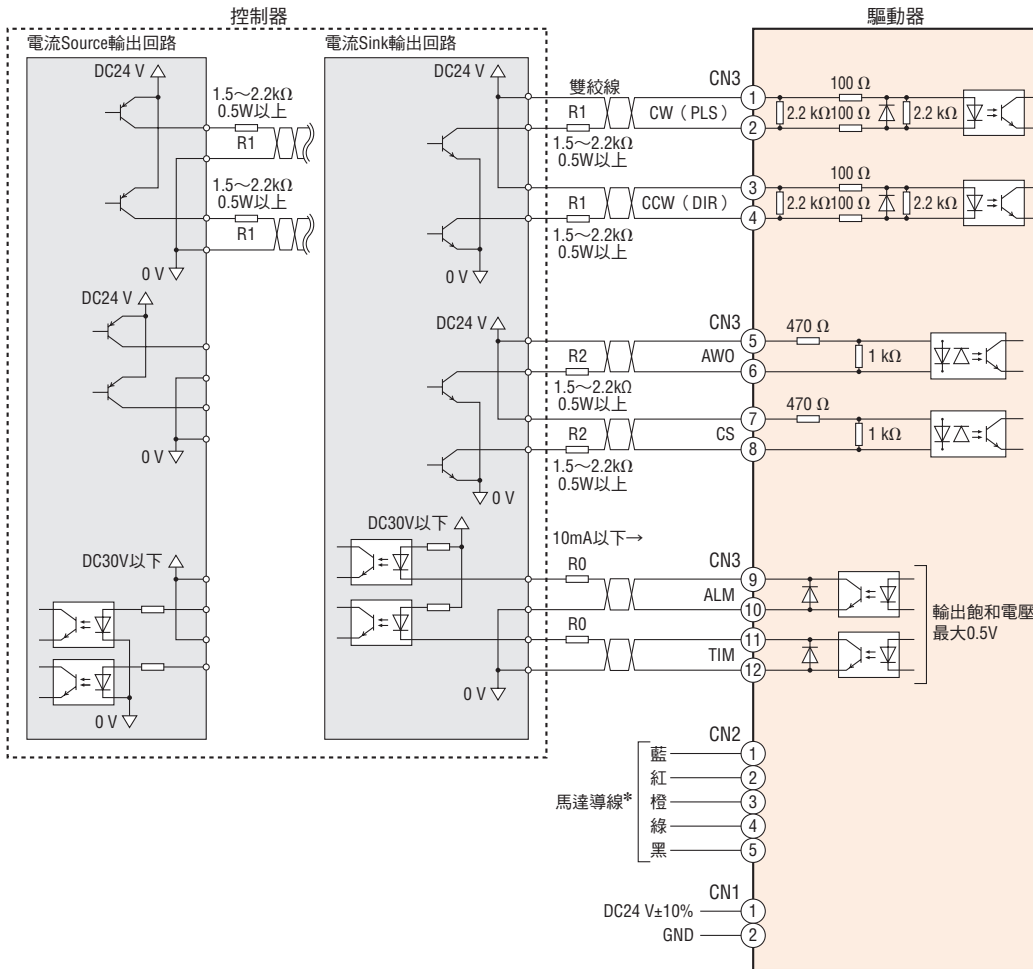
●表中的「顏色」為另售連接用電纜線導線的顏色。

◇脈波輸入為開集極時



●輸入信號的電壓為DC24V時

◇脈波輸入為開集極時



*連接器的端子排列會依據馬達而有所不同。詳細內容請參閱第208頁的連接表。

[配線注意事項]

◇連接輸出入信號

●輸入信號

- CW輸入、CCW輸入規格為DC5V。超過DC5V時，請連接外部電阻R1，將輸入電流調整為7~20mA。
例) 連接DC24V時，R1：1.5~2.2kΩ，0.5W以上
- AWO輸入、CS輸入規格為DC5V。超過DC5V時，請連接外部電阻R2，將輸入電流調整為5~15mA。
例) 連接DC24V時，R2：1.5~2.2kΩ，0.5W以上

●輸出信號

- 輸出信號請在DC30V、10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0。
- 輸出入信號用電纜線建議使用雙絞線及屏蔽線。
- 脈波線愈長，可傳送之最大頻率數愈低，所以請儘量縮短配線長度（2m以內）。
- 請將輸出入信號線遠離動力線（如電源線、馬達線等）100mm以上再進行配線。

◇電源的連接

- DC電源輸入的極性錯誤，會導致驅動器損壞。通電前請務必確認極性。

◇馬達的連接

- 用於馬達與驅動器間的連接用電纜線合計最多3條。
- 最大延長距離為10m。（CVD242、CVD528、CVD538時為5m。）

◇整體

- 壓著附送的連接器與導線時，必須另行準備手動壓著工具。另售的連接用電纜線導線，已經完成導線壓著。
- 因配線、配置造成馬達電纜線或電源電纜線發生雜訊引起問題時，請使用屏蔽或鐵氧體磁芯。

Orientalmotor X TOYO

2相步進馬達用雙極驅動器
5相步進馬達用驅動器
CVD系列 RS-485通訊型

■品名看法

CVD 2 B R - K R

系列名	CVD：CVD系列
2：2相 5：5相	
驅動器形狀	B：附安裝板
連接器形狀	R：水平式連接器
電源輸入	K：DC電源
種類	R：RS-485通訊型

■種類

- 備有馬達用、輸出入信號用、DC電源用的電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。
詳細內容請參閱第P216頁。

●2相步進馬達用雙極驅動器

◇附安裝板 水平式連接器

品名
CVD2BR-KR

◇附安裝板

品名
CVD2B-KR

●5相步進馬達用驅動器

◇附安裝板 水平式連接器

品名
CVD5BR-KR

◇附安裝板

品名
CVD5B-KR

■規格



驅動器品名		CVD2B□-KR	CVD5B□-KR
驅動方式		微步級驅動 雙極定電流方式	
電源電壓		DC24V±10%	
輸入電流*		0.5～3.0	0.6～3.0
介面	控制輸入	7點、光耦合器	
	控制輸出	2點、光耦合器、開集極	
	Field Network	Modbus RTU控制（RS-485通訊）	
使用環境 （動作時）	環境溫度	0～+50℃（無凍結）	
	環境溼度	85%以下（無結露）	
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。	

- 若是附安裝板 水平式連接器，驅動器品名中的□為表示連接器形狀的R（水平式連接器）。

*因組合的馬達而異，電流值設定請參閱使用手冊。

■RS-485通訊規格

電氣特性	遵循EIA-485 使用雙絞線，總延長距離為10m。
通訊方式	半雙工通訊同步方式（資料：8位元、停止位元：1位元／2位元、奇偶：無／偶數／奇數）
傳送速度	從9,600bps、19,200bps、38,400bps、57,600bps、115,200bps、230,400bps中選擇
協定	Modbus RTU模式
連接形態	上位系統1台最多能夠連接31台。

■外形圖（單位mm）

●附安裝板 水平式連接器

2D & 3D CAD

品名	重量kg	2D CAD
CVD2BR-KR	0.065	B1512
CVD5BR-KR		

●適用連接器

電源連接器（CN1）

連接器外罩：43645-0200（Molex）

金屬端子：43030-0001（Molex）

馬達連接器（CN2）

連接器外罩：51103-0500（Molex）

金屬端子：50351-8100（Molex）

RS-485通訊連接器（CN4、CN5）

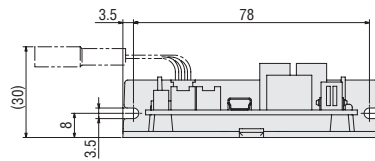
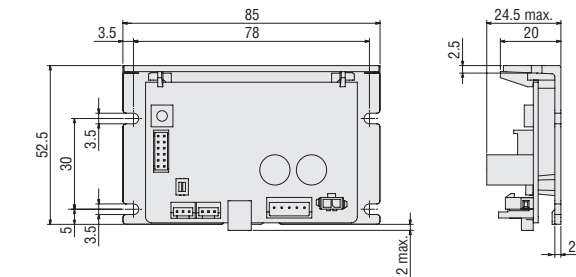
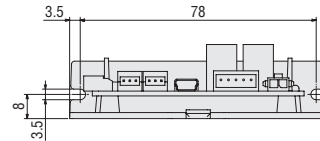
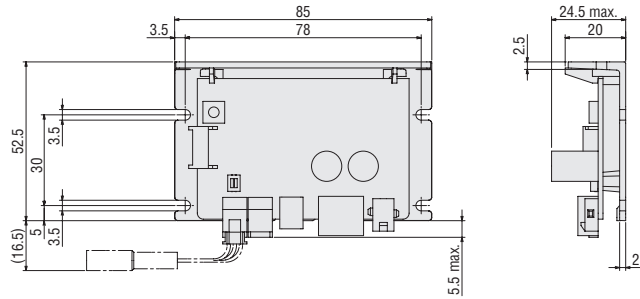
連接器外罩：PAP-03V-S（J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.）

金屬端子：SPHD-001T-P0.5或SPHD-002T-P0.5
（J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.）

輸出入信號連接器（CN6）

連接器外罩：PHDR-12VS（J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.）

金屬端子：SPHD-001T-P0.5（J.S.T. Mfg. Co.,Ltd.）



●備有馬達用、電源／輸出入信號用、RS-485通訊用電纜線（另售）。已完成連接器壓著處理，不需壓著工具即可輕易接線。詳細內容請參閱第P216頁。

■適用驅動器一覽表

組合產品	RS-485通訊型 (馬達無電磁剎車時)		RS-485通訊型 (馬達附電磁剎車時)	
	附安裝板 水平式連接器	附安裝板	附安裝板 水平式連接器	附安裝板
CSG20	CVD2BR-KR	CVD2B-KR		
CSG35			CVD2BR-KR	CVD2B-KR
CGLTH3				
CGLTH5	CVD5BR-KR	CVD5B-KR	CVD2BR-KR	CVD2B-KR
CGLTH8			CVD2BR-KR	CVD2B-KR
CGLCH5				
CGLCH8				
CGLTB5				
CGLTB8				
CGLCB5				
CGLCB8				

■連接與運轉

●驅動器各部位名稱與功能

①信號監視顯示

◇LED顯示

顯示	顏色	功能	亮燈條件
PWR / ALM	綠	顯示電源	電源輸入時
	紅	顯示Alarm	保護功能運作時（閃爍）
C-DAT / C-ERR	綠	顯示通訊	接收、傳送通訊資料時
	紅	顯示通訊異常	通訊資料異常時

②終端電阻設定開關

顯示	No.	功能
SW2	1	設定RS-485通訊的終端電阻（120Ω） （出貨時設定：No.1、No.2皆為OFF）。
	2	

③馬達設定開關

顯示	功能
SW1	設定適用馬達（出貨時設定：0）。

④USB通訊連接器（CN3）

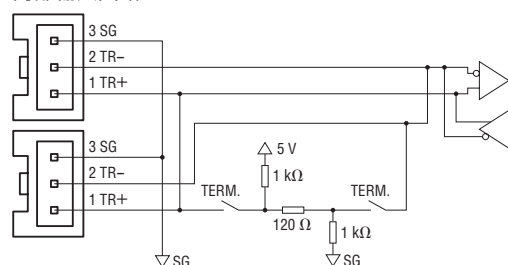
◇USB通訊電纜線的規格

規格	USB2.0（全速）
電纜線	長度：3m以下
	出力軸形狀：A to mini B

⑤RS-485通訊連接器（CN4、CN5）

以RS-485通訊進行控制時連接。連接複數個驅動器時，請將RS-485通訊用電纜線（另售）連接至CN4連接器或CN5連接器。利用空的一側的連接器與其他驅動器連接。

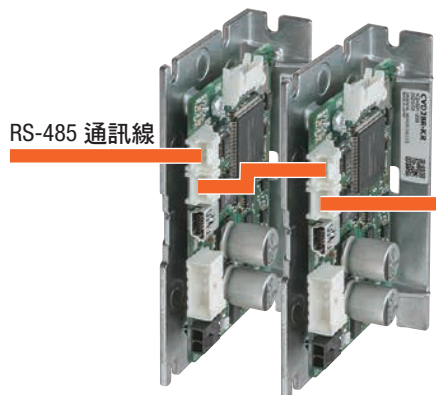
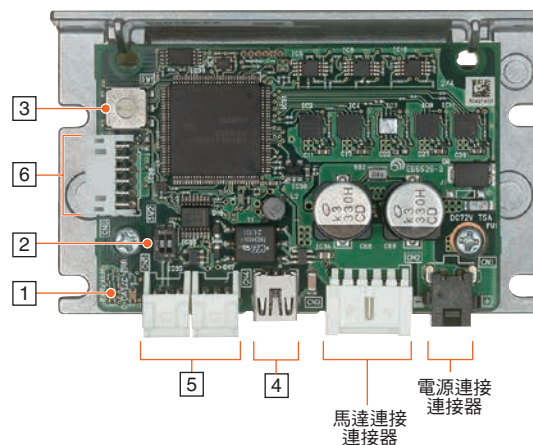
內部輸入回路



PIN No.	信號名稱	內容
1	TR+	RS-485通訊用信號（+）
2	TR-	RS-485通訊用信號（-）
3	SG	Signal GND

⑥輸出入信號連接器（CN6）

顯示	PIN No.	信號名稱	內容
CN6	1	IN-COM	輸入COM
	2	IN0	控制輸入0 [FW-POS] 執行FWD方向的連續運轉。
	3	IN1	控制輸入1 [RV-POS] 執行RVS方向的連續運轉。
	4	IN2	控制輸入2[STOP] 使馬達停止。
	5	IN3	控制輸入3[ALM-RST] 解除發生中的Alarm。
	6	IN4	控制輸入4 [HOMES] 從機械原點檢知器輸入的信號。
	7	IN5	控制輸入5 [FW-LS] 從FWD方向的極限檢知器輸入的信號。
	8	IN6	控制輸入6 [RV-LS] 從RVS方向的極限檢知器輸入的信號。
	9	OUT0	控制輸出0 [ALM-B] 輸出驅動器的Alarm狀態（B接點）。
	10	OUT1	控制輸出1 [TIM] 馬達出力軸從原點每運轉7.2°時輸出。
	11	OUT-COM	輸出COM
	12	N.C.	N.C.

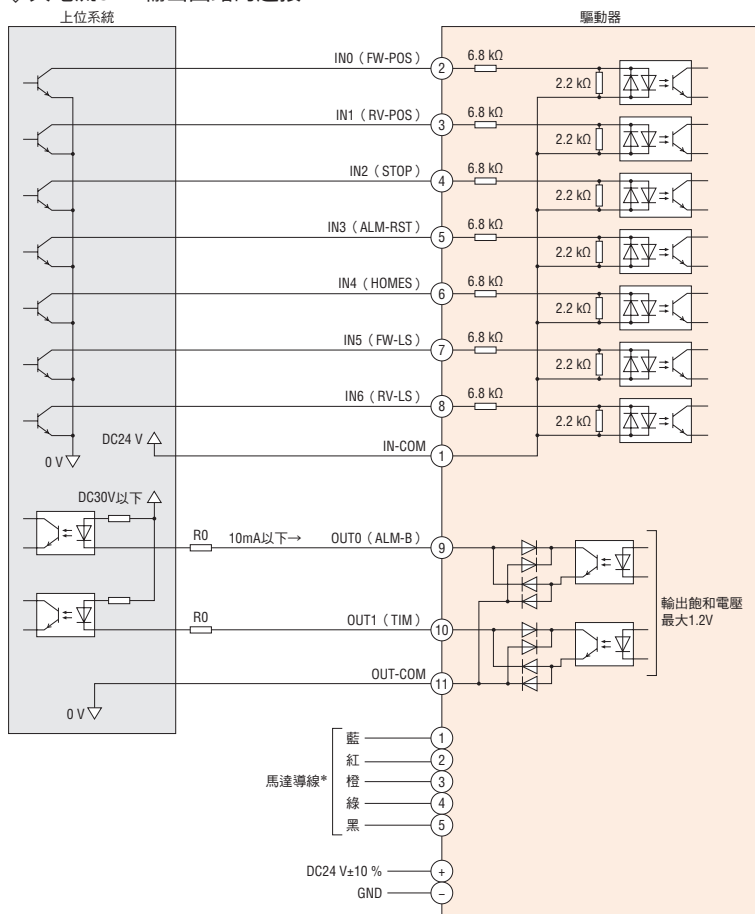


●Alarm內容

閃爍次數	功能	作動條件
5	過電流保護	馬達用輸出回路流經過大電流時
2	主回路過熱保護	驅動器的基板溫度達到85℃時
3	過電壓保護	電源電壓超過容許值時 將大慣性負載緊急停止時 進行大負載的昇降運轉時
3	電壓不足	電源瞬間被阻隔或電壓不足時
2	指令脈波異常	指令脈波的頻率超過規格值時
9	EEPROM異常	驅動器的保存資料損壞時
7	原點復歸未完成	在座標未確定的狀態下開始絕對定位運轉時
7	±LS同時輸入	「FW-LS/RV-LS輸入動作」參數為「Alarm發生」時，檢知到FW-LS輸入與RV-LS輸入在檢知到FW-LS輸入與RV-LS輸入兩者的狀態下，執行原點復歸運轉時
7	±LS逆連接	在3檢知器式或2檢知器式的原點復歸運轉中，檢知出與運轉方向相反的LS輸入時
7	原點復歸運轉異常	FW-LS、RV-LS檢知器與HOME檢知器的設置位置過近時 在單一方向旋轉方式的原點復歸運轉下，於減速停止過程中越過HOME檢知器時
7	未檢測出HOMES	在3檢知器式的原點復歸運轉下，於FW-LS輸入與RV-LS輸入之間未檢知到HOMES輸入時
7	TIM、SLIT信號異常	原點復歸運轉中，無法檢知TIM輸出和SLIT輸入時
7	硬體越程限位	「FW-LS/RV-LS輸入動作」參數為「Alarm發生」時，檢知出FW-LS輸入或RV-LS輸入
7	軟體越程限位	「軟體越程限位」參數為「Alarm發生」時，已達到軟體極限
7	原點復歸運轉OFFSET異常	以原點復歸運轉進行OFFSET移動時，檢知到FW-LS輸入或RV-LS輸入
7	運轉資料異常	以轉速為0的資料進行了定位SD運轉時
7	RS-485通訊異常	RS-485通訊的連續異常次數達到「通訊異常Alarm」參數的設定值時
7	RS-485通訊超時	即使經過「通訊超時」參數設定的時間，也沒有進行和上位系統之間的通訊時
亮燈	CPU異常	驅動器的CPU錯誤動作時

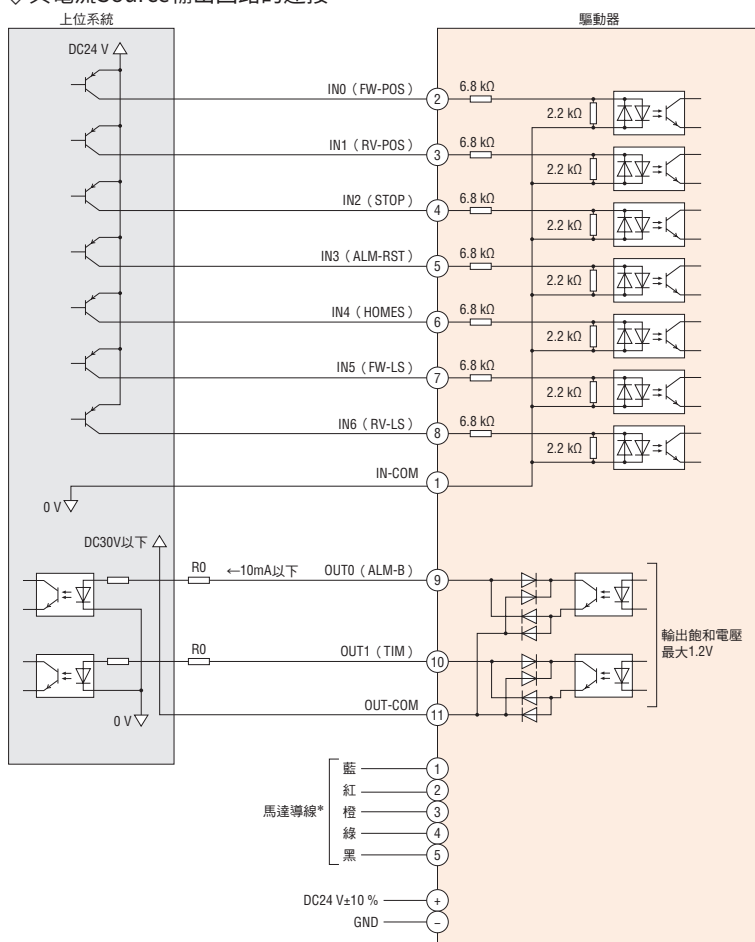
■連接圖

◇與電流Sink輸出回路的連接



*連接器的端子排列會依據馬達而有所不同。詳細內容請參閱第215頁的連接表。

◇與電流Source輸出回路的連接



*連接器的端子排列會依據馬達而有所不同。詳細內容請參閱第215頁的連接表。

[配線注意事項]

◇連接輸出信號

- 輸出信號
輸出信號請在DC30V、10mA以下使用。電流值超過10mA時，請連接外部電阻R0。
- 輸出入信號用電纜線建議使用雙絞線及屏蔽線。
- 為降低雜訊的影響，電纜線請儘量縮短（2m以內）配線。
- 請將輸出入信號線遠離動力線（如電源線、馬達線等）100mm以上再進行配線。

◇電源的连接

- DC電源輸入的極性錯誤，會導致驅動器損壞。通電前請務必確認極性。

◇馬達的连接

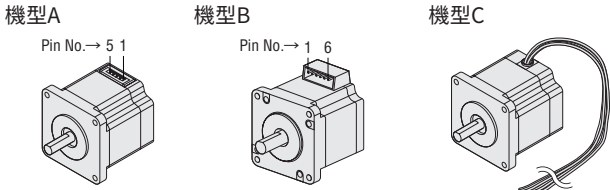
- 用於馬達與驅動器間的連接用電纜線合計最多3條。
- 最大延長距離為10m。

◇整體

- 壓著附送的連接器與導線時，必須另行準備手動壓著工具。另售的連接用電纜線導線，已經完成導線壓著。
- 因配線、配置造成馬達電纜線或電源電纜線發生雜訊引起問題時，請使用屏蔽或鐵氧體磁芯。

◇2相CVD驅動器連接表

- 馬達：2相PKP／PK系列 雙極4條導線
- 驅動器：2相步進馬達用雙極驅動器

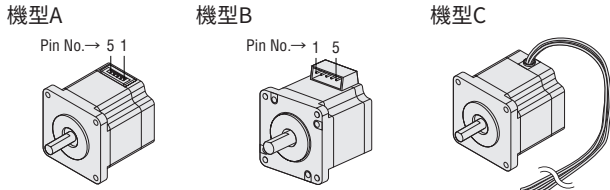


驅動器 CN2 Pin No.	機型A		機型B		機型C
	PIN No.	顏色	PIN No.	顏色	顏色
1	4	藍	1	藍	藍
2	5	紅	3	紅	紅
3		□		□	□
4	2	綠	6	綠	綠
5	1	黑	4	黑	黑

- 表中的「顏色」為另售連接用電纜線導線的顏色。
 - 表中的「顏色」為另售連接用電纜線導線的顏色。
- 注意事項
- 端子排列會依據機型而有所不同。若連接錯誤將無法正常運轉。

◇5相CVD驅動器連接表

- 馬達：5相PKP／PK系列
- 驅動器：5相步進馬達用驅動器



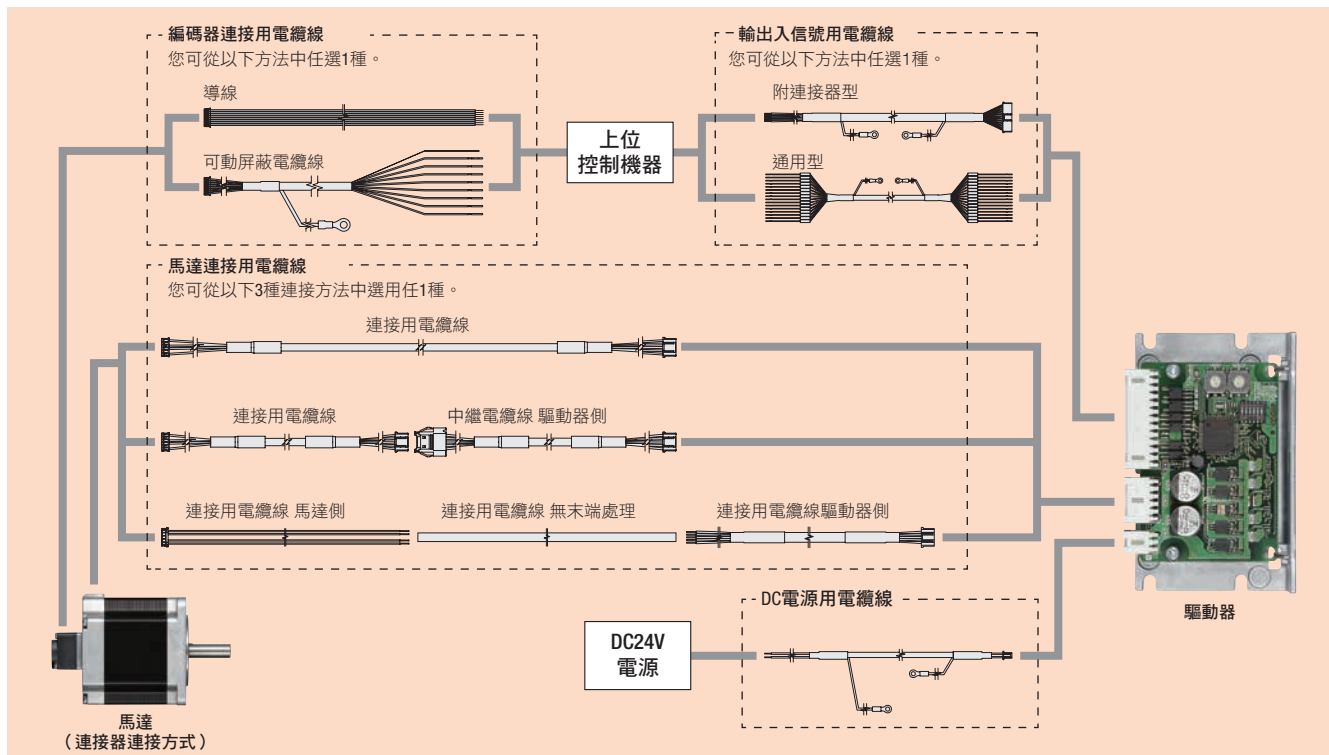
驅動器 CN2 Pin No.	機型A		機型B		機型C
	PIN No.	顏色	PIN No.	顏色	顏色
1	5	藍	1	藍	藍
2	4	紅	2	紅	紅
3	3	橙	3	橙	橙
4	2	綠	4	綠	綠
5	1	黑	5	黑	黑

- 表中的「顏色」為另售連接用電纜線導線的顏色。

電纜線

■電纜線的系統構成範例

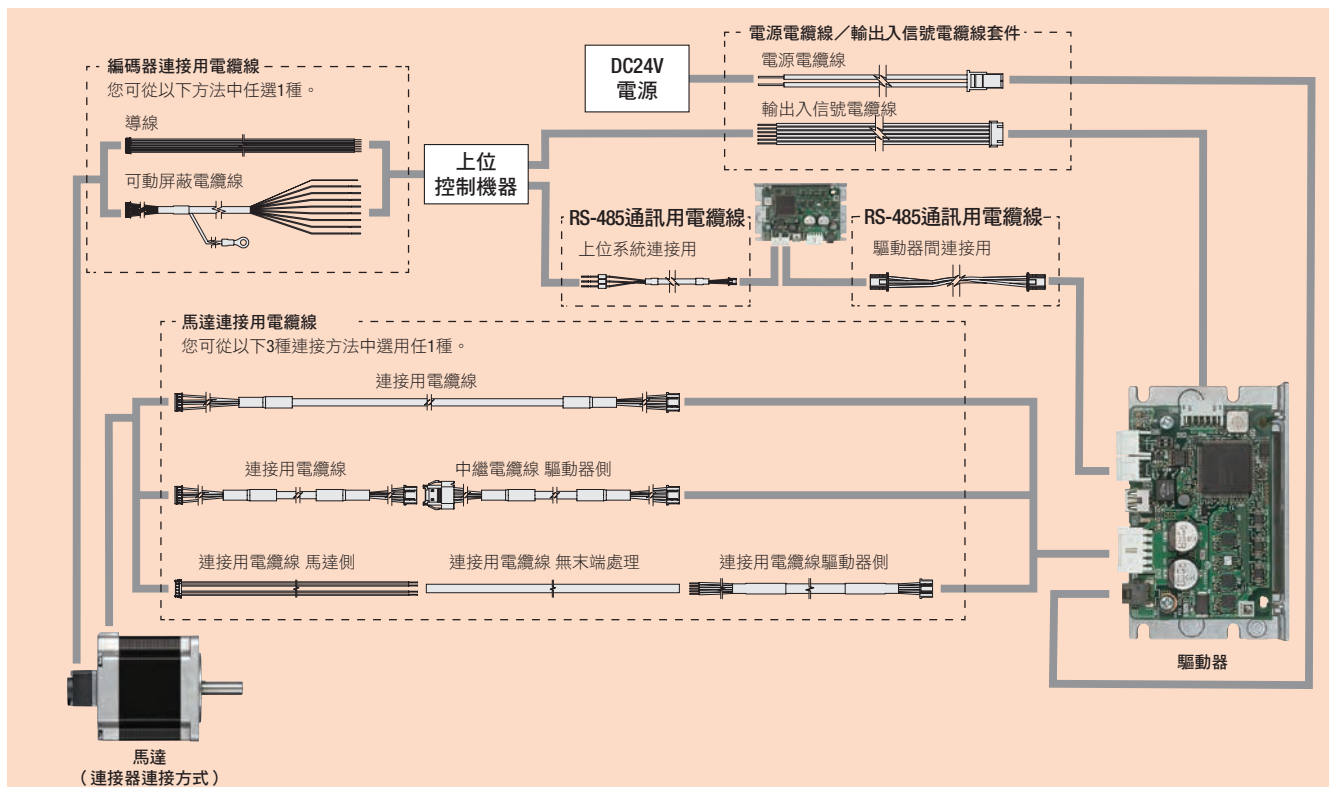
●脈波列輸入型驅動器



注意事項

- 用於馬達與驅動器間的連接用電纜線合計最多3條。
- 馬達與驅動器間的最大延長距離如下。
2相雙極接線馬達與2相CVD驅動器：10m（CVD242時為5m）
5相馬達與5相CVD驅動器：10m（CVD528、CVD538時為5m）

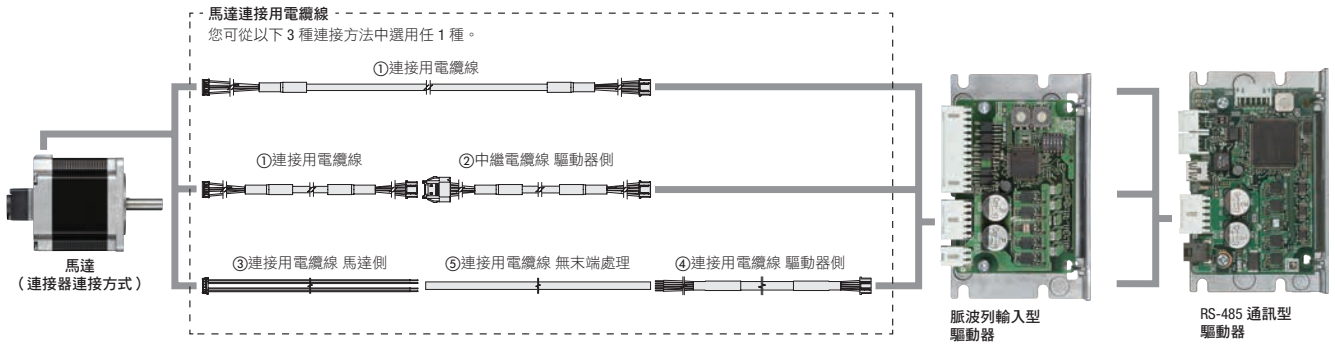
●RS-485通訊型驅動器



注意事項

- 用於馬達與驅動器間的連接用電纜線合計最多3條。
- 馬達與驅動器間的最大延長距離為10m。

■馬達連接用電纜線



連接用電纜線

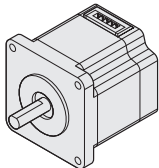
連接器連接方式之馬達與驅動器間直接連接用的電纜線。
由於兩端附連接器，可直接連接馬達與驅動器。



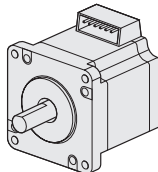
●有關適用產品的注意事項

◇連接器連接方式的馬達有2種連接器形狀。
請依據連接器形狀選擇適用的電纜線。

機型A



機型B

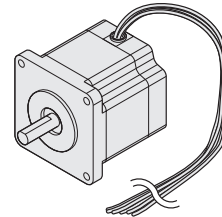


●減速機型馬達、附編碼器也是一樣。

◇目前未提供適用以下馬達的連接用電纜線。

- 2相單極 (5條或6條導線)
- 機型C的馬達

機型C



●2相 安裝尺寸28mm 雙極 (4條導線)

連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V2AAF	0.5
CCM010V2AAF	1
CCM015V2AAF	1.5
CCM020V2AAF	2
CCM025V2AAF	2.5
CCM030V2AAF	3
CCM040V2AAF	4
CCM050V2AAF	5
CCM070V2AAF	7
CCM100V2AAF	10

■可動連接用電纜線

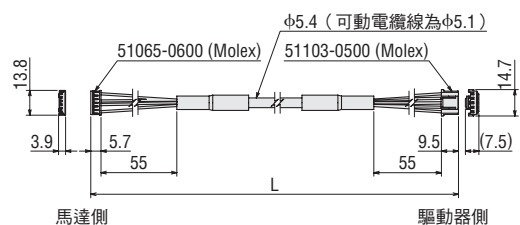
品名	長度 L (m)
CCM005V2AAR	0.5
CCM010V2AAR	1
CCM015V2AAR	1.5
CCM020V2AAR	2
CCM025V2AAR	2.5
CCM030V2AAR	3
CCM040V2AAR	4
CCM050V2AAR	5
CCM070V2AAR	7
CCM100V2AAR	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5ADFT)」
請參閱第P220頁內容。

◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	28mm	CVD215	CVD2

◇外形圖 (單位mm)



●2相 安裝尺寸35/42mm 雙極 (4條導線)

連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V2ABF	0.5
CCM010V2ABF	1
CCM015V2ABF	1.5
CCM020V2ABF	2
CCM025V2ABF	2.5
CCM030V2ABF	3
CCM040V2ABF	4
CCM050V2ABF	5
CCM070V2ABF	7
CCM100V2ABF	10

■可動連接用電纜線

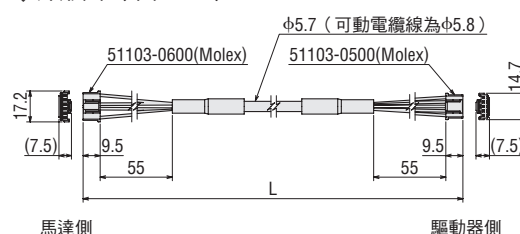
品名	長度 L (m)
CCM005V2ABR	0.5
CCM010V2ABR	1
CCM015V2ABR	1.5
CCM020V2ABR	2
CCM025V2ABR	2.5
CCM030V2ABR	3
CCM040V2ABR	4
CCM050V2ABR	5
CCM070V2ABR	7
CCM100V2ABR	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5ADFT)」
請參閱第P220頁內容。

◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	35mm	CVD215	CVD2
	42mm	CVD223	

◇外形圖 (單位mm)



Orientalmotor X TOYO

●2相 安裝尺寸56.4mm 雙極（4條導線） 連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度L (m)
CCM005V2ACF	0.5
CCM010V2ACF	1
CCM015V2ACF	1.5
CCM020V2ACF	2
CCM025V2ACF	2.5
CCM030V2ACF	3
CCM040V2ACF	4
CCM050V2ACF	5
CCM070V2ACF	7
CCM100V2ACF	10

■可動連接用電纜線

品名	長度L (m)
CCM005V2ACR	0.5
CCM010V2ACR	1
CCM015V2ACR	1.5
CCM020V2ACR	2
CCM025V2ACR	2.5
CCM030V2ACR	3
CCM040V2ACR	4
CCM050V2ACR	5
CCM070V2ACR	7
CCM100V2ACR	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側（CCM□□□V5ADFT）」
請參閱第P220頁內容。

●2相 安裝尺寸42/51/56.4/60mm 雙極（4條導線） 袖珍連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V2AEF	0.5
CCM010V2AEF	1
CCM015V2AEF	1.5
CCM020V2AEF	2
CCM025V2AEF	2.5
CCM030V2AEF	3
CCM040V2AEF	4
CCM050V2AEF	5
CCM070V2AEF	7
CCM100V2AEF	10

■可動連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V2AER	0.5
CCM010V2AER	1
CCM015V2AER	1.5
CCM020V2AER	2
CCM025V2AER	2.5
CCM030V2AER	3
CCM040V2AER	4
CCM050V2AER	5
CCM070V2AER	7
CCM100V2AER	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側（CCM□□□V5ADFT）」
請參閱第P220頁內容。

●2相 安裝尺寸 56.4mm 雙極（4條導線） 袖珍連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V2BEF	0.5
CCM010V2BEF	1
CCM020V2BEF	2
CCM030V2BEF	3
CCM050V2BEF	5

■可動連接用電纜線

品名	長度L (m)
CCM005V2BER	0.5
CCM010V2BER	1
CCM020V2BER	2
CCM030V2BER	3
CCM050V2BER	5

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側（CCM□□□V5BFFT）」
請參閱第P220頁內容。

●5相 安裝尺寸20/28mm 連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5AAF	0.5
CCM010V5AAF	1
CCM015V5AAF	1.5
CCM020V5AAF	2
CCM025V5AAF	2.5
CCM030V5AAF	3
CCM040V5AAF	4
CCM050V5AAF	5
CCM070V5AAF	7
CCM100V5AAF	10

■可動連接用電纜線

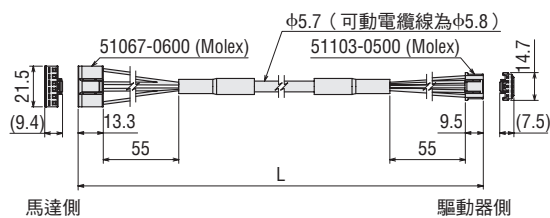
品名	長度L (m)
CCM005V5AAR	0.5
CCM010V5AAR	1
CCM015V5AAR	1.5
CCM020V5AAR	2
CCM025V5AAR	2.5
CCM030V5AAR	3
CCM040V5AAR	4
CCM050V5AAR	5
CCM070V5AAR	7
CCM100V5AAR	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側（CCM□□□V5ADFT）」
請參閱第P220頁內容。

◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	56.4mm	CVD228	CVD2

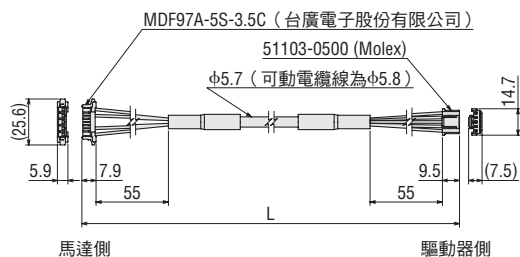
◇外形圖（單位mm）



◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型A	42mm	CVD223F	CVD2
	51mm		
	56.4mm	CVD228	
	60mm		

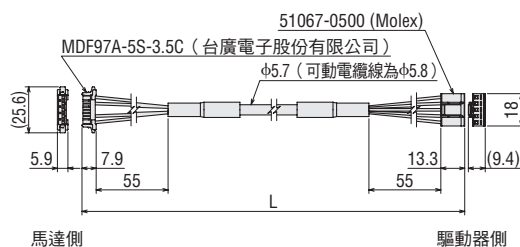
◇外形圖（單位mm）



◇產品

馬達		驅動器
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入
機型A	56.4mm	CVD242

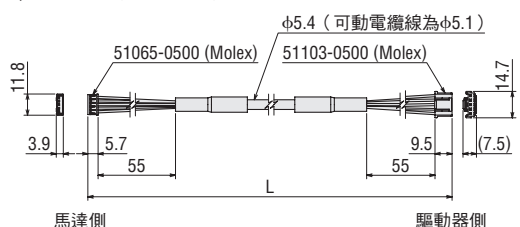
◇外形圖（單位mm）



◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	20mm	CVD503	CVD5
	28mm	CVD503	
		CVD507	
		CVD512	

◇外形圖（單位mm）



●5相 安裝尺寸42/60mm 袖珍連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5AEF	0.5
CCM010V5AEF	1
CCM015V5AEF	1.5
CCM020V5AEF	2
CCM025V5AEF	2.5
CCM030V5AEF	3
CCM040V5AEF	4
CCM050V5AEF	5
CCM070V5AEF	7
CCM100V5AEF	10

■可動連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5AER	0.5
CCM010V5AER	1
CCM015V5AER	1.5
CCM020V5AER	2
CCM025V5AER	2.5
CCM030V5AER	3
CCM040V5AER	4
CCM050V5AER	5
CCM070V5AER	7
CCM100V5AER	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5ADFT)」
請參閱第P220頁內容。

●5相 安裝尺寸42mm 連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5ABF	0.5
CCM010V5ABF	1
CCM015V5ABF	1.5
CCM020V5ABF	2
CCM025V5ABF	2.5
CCM030V5ABF	3
CCM040V5ABF	4
CCM050V5ABF	5
CCM070V5ABF	7
CCM100V5ABF	10

■可動連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5ABR	0.5
CCM010V5ABR	1
CCM015V5ABR	1.5
CCM020V5ABR	2
CCM025V5ABR	2.5
CCM030V5ABR	3
CCM040V5ABR	4
CCM050V5ABR	5
CCM070V5ABR	7
CCM100V5ABR	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5ADFT)」
請參閱第P220頁內容。

●5相 安裝尺寸56.4/60mm 袖珍連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5BEF	0.5
CCM010V5BEF	1
CCM020V5BEF	2
CCM030V5BEF	3
CCM050V5BEF	5

■可動連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5BER	0.5
CCM010V5BER	1
CCM020V5BER	2
CCM030V5BER	3
CCM050V5BER	5

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5BFFT)」
請參閱第P220頁內容。

●5相 安裝尺寸60mm 連接器規格

◇種類

■連接用電纜線

品名	長度 L (m)
CCM005V5ACF2	0.5
CCM010V5ACF2	1
CCM015V5ACF2	1.5
CCM020V5ACF2	2
CCM025V5ACF2	2.5
CCM030V5ACF2	3
CCM040V5ACF2	4
CCM050V5ACF2	5
CCM070V5ACF2	7
CCM100V5ACF2	10

■可動連接用電纜線

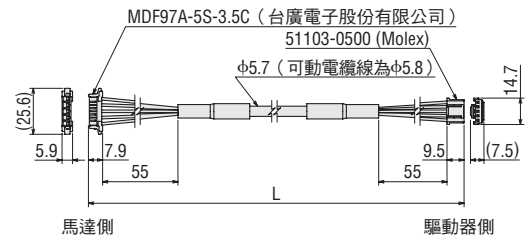
品名	長度 L (m)
CCM005V5ACR2	0.5
CCM010V5ACR2	1
CCM015V5ACR2	1.5
CCM020V5ACR2	2
CCM025V5ACR2	2.5
CCM030V5ACR2	3
CCM040V5ACR2	4
CCM050V5ACR2	5
CCM070V5ACR2	7
CCM100V5ACR2	10

●延長連接用電纜線的「中繼電纜線驅動器側 (CCM□□V5ADFT)」
請參閱第P220頁內容。

◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型A	42mm	CVD518	CVD5
	60mm	CVD524	

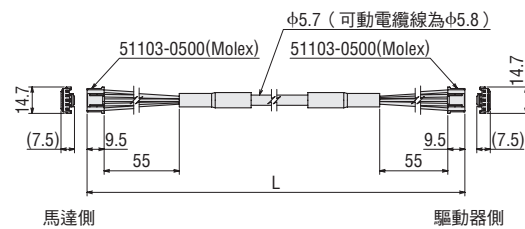
◇外形圖 (單位mm)



◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	42mm	CVD518	CVD5

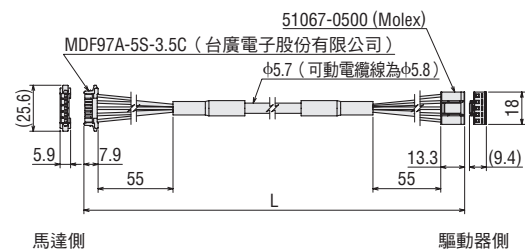
◇外形圖 (單位mm)



◇適用產品

馬達		驅動器
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入
機型A	56.4mm	CVD528
	60mm	CVD538

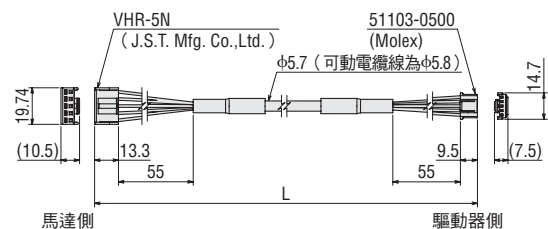
◇外形圖 (單位mm)



◇適用產品

馬達		驅動器	
連接器型	安裝尺寸	脈波列輸入	RS-485通訊
機型B	60mm	CVD524	CVD5

◇外形圖 (單位mm)



Orientalmotor X TOYO

中繼電纜線 驅動器側

用來延長「連接用電纜線」的電纜線。
可直接連接連接用電纜線及驅動器。



◇種類

■中繼電纜線

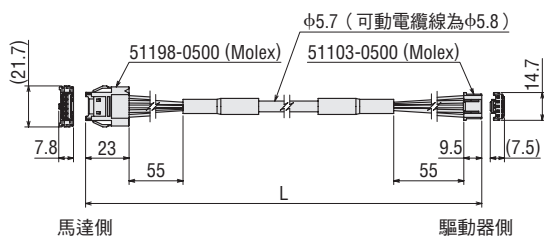
品名	適用驅動器		長度L (m)
	脈波列輸入	RS-485通訊	
CCM005V5ADFT	CVD215、CVD223、 CVD223F、CVD228、 CVD503、CVD507、CVD512、 CVD518、CVD524	CVD2、CVD5	0.5
CCM010V5ADFT			1
CCM015V5ADFT			1.5
CCM020V5ADFT			2
CCM025V5ADFT			2.5
CCM030V5ADFT			3
CCM040V5ADFT			4
CCM050V5ADFT			5
CCM070V5ADFT			7
CCM090V5ADFT			9
CCM005V5BFFT	CVD242、CVD528、CVD538	—	0.5
CCM010V5BFFT			1
CCM020V5BFFT			2
CCM030V5BFFT			3
CCM040V5BFFT			4

■可動中繼電纜線

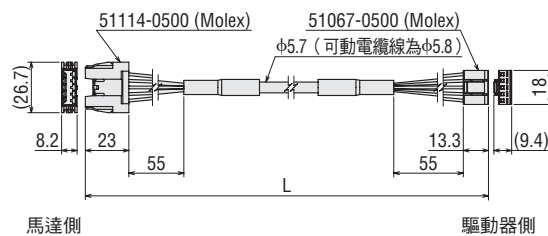
品名	適用驅動器		長度L (m)
	脈波列輸入	RS-485通訊	
CCM005V5ADRT	CVD215、CVD223、 CVD223F、CVD228、 CVD503、CVD507、CVD512、 CVD518、CVD524	CVD2、CVD5	0.5
CCM010V5ADRT			1
CCM015V5ADRT			1.5
CCM020V5ADRT			2
CCM025V5ADRT			2.5
CCM030V5ADRT			3
CCM040V5ADRT			4
CCM050V5ADRT			5
CCM070V5ADRT			7
CCM090V5ADRT			9
CCM005V5BFRT	CVD242、CVD528、CVD538	—	0.5
CCM010V5BFRT			1
CCM020V5BFRT			2
CCM030V5BFRT			3
CCM040V5BFRT			4

◇外形圖（單位mm）

品名：CCM□□□V5ADFT、CCM□□□V5ADRT



品名：CCM□□□V5BFFT、CCM□□□V5BFRT



連接用電纜線 馬達側



馬達側附有連接器的連接用電纜線。
關於「適用馬達」、「電纜線外形圖」，請確認各馬達的規格、外形圖頁面。

◇種類（2相雙極用）

品名	長度L (m)
LC2B06A	0.6
LC2B10A	1
LC2B06B	0.6
LC2B10B	1
LC2B06C	0.6
LC2B10C	1
LC2B06E	0.6
LC2B10E	1

◇種類（2相單極用）

品名	長度 L (m)
LC2U06A	0.6
LC2U10A	1
LC2U06B	0.6
LC2U10B	1
LC2U06C	0.6
LC2U10C	1
LC2U06E	0.6
LC2U10E	1

◇種類（5相用）

品名	長度 L (m)
LC5N06A	0.6
LC5N10A	1
LC5N06B	0.6
LC5N10B	1
LC5N06C2	0.6
LC5N10C2	1
LC5N06E	0.6
LC5N10E	1

接連接用電纜線驅動器側



馬達與驅動器間的連接用電纜線。
驅動器側附有連接器。

- 無2相步進馬達用雙極驅動器（品名範例：CVD2□）用的產品。備有組合導線型輸出入信號用、馬達用、DC電源用電纜線的驅動器連接用電纜線套件（→ 第P198頁）。（脈波列輸入型專用）

◇種類

品名	適用驅動器	長度L (m)	種類	導體AWG
CC005N1	5相步進馬達用驅動器* （品名範例：CVD5□）	0.5	固定	22 (0.3mm ²)
CC010N1		1		
CC005N1R		0.5	可動	22 (0.3mm ²)
CC010N1R		1		

*CVD528、CVD538除外

- 外形圖請參閱本公司網站。

連接用電纜線 無末端處理



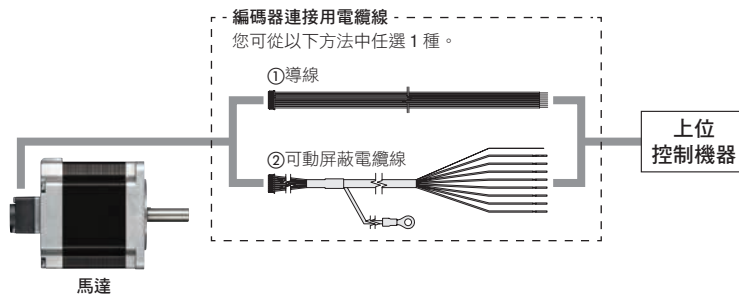
5相馬達及2相雙極接線馬達與驅動器間的延長用連接用電纜線。馬達與驅動器間的配線距離請控制在10m以下。

◇種類

品名	電纜線種類	長度 L (m)	導體AWG	完成外徑 (mm)
CC05PK5	標準馬達用 連接用電纜線	5	22 (0.3mm ²)	7.2
CC10PK5		10		
CC05PK5R	標準馬達用 可動連接用電纜線	5	22 (0.3mm ²)	5.8
CC10PK5R		10		

- 線芯構成：5芯（藍、紅、橙、綠、黑）
- 電纜線額定：105°C
- 外裝護套：耐油、耐熱、非移行性乙烯
- 適用產品：
 - 2相步進馬達可使用馬達額定電流2.8A以下的產品。
 - 5相步進馬達可使用馬達額定電流2.4A以下的產品。
- 可動連接用電纜線只可使用於5相步進馬達。
- 外形圖請參閱本公司網站。

■編碼器連接用電纜線



導線



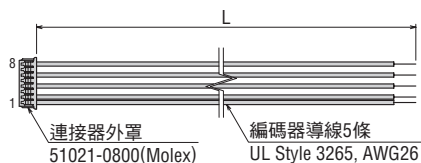
馬達側附有編碼器用連接器的編碼器連接用電纜線。

◇種類

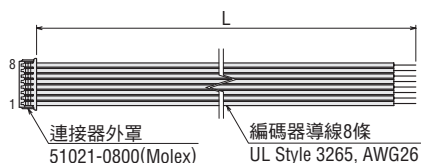
品名	適用馬達	長度 L (m)	導體AWG
LCE05A-006	附編碼器 電壓輸出型	0.6	26 (0.13mm ²)
LCE08A-006	附編碼器 Line Driver輸出型		

◇外形圖 (單位mm)

■LCE05A-006



■LCE08A-006



可動屏蔽電纜線



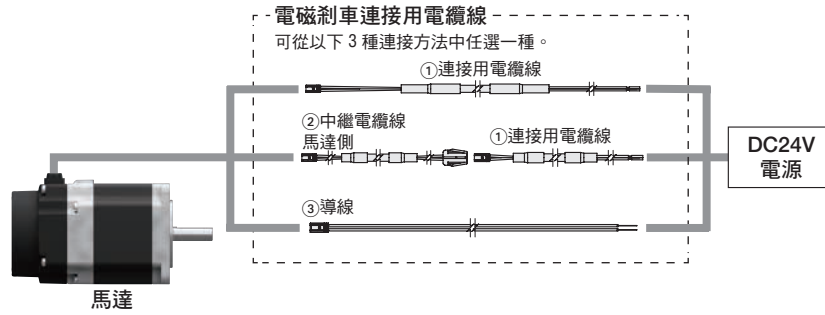
馬達側附有編碼器用連接器的可動屏蔽電纜線。已拉出易於接地的屏蔽接地線。

◇種類

品名	適用馬達	長度 L (m)	導體AWG
CC010E1R	附編碼器 Line Driver輸出型	1	26 (0.13mm ²)
CC020E1R		2	
CC030E1R		3	

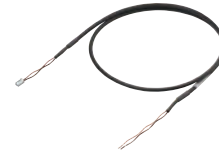
●外形圖請參閱本公司網站。

■電磁剎車連接用電纜線



連接用電纜線

馬達側附有電磁剎車用連接器的連接用電纜線。
可用於連接器連接方式的電磁剎車。



◇種類

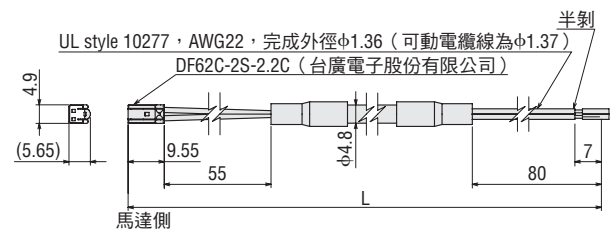
■連接用電纜線

品名	長度L (m)
CCB005VYAF	0.5
CCB010VYAF	1
CCB015VYAF	1.5
CCB020VYAF	2
CCB025VYAF	2.5
CCB030VYAF	3
CCB040VYAF	4
CCB050VYAF	5
CCB070VYAF	7
CCB100VYAF	10

■可動連接用電纜線

品名	長度L (m)
CCB005VYAR	0.5
CCB010VYAR	1
CCB015VYAR	1.5
CCB020VYAR	2
CCB025VYAR	2.5
CCB030VYAR	3
CCB040VYAR	4
CCB050VYAR	5
CCB070VYAR	7
CCB100VYAR	10

◇外形圖 (單位mm)



中繼電纜線

用來延長「連接用電纜線」的電纜線。
可直接連接連接用電纜線及電磁剎車。



◇種類

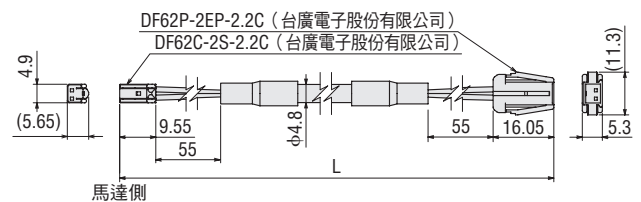
■中繼電纜線

品名	長度L (m)
CCB005VBART	0.5
CCB010VBART	1
CCB015VBART	1.5
CCB020VBART	2
CCB025VBART	2.5
CCB030VBART	3
CCB040VBART	4
CCB050VBART	5
CCB070VBART	7
CCB090VBART	9

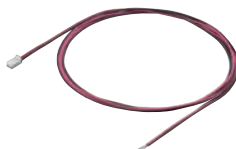
■可動中繼電纜線

品名	長度L (m)
CCB005VBART	0.5
CCB010VBART	1
CCB015VBART	1.5
CCB020VBART	2
CCB025VBART	2.5
CCB030VBART	3
CCB040VBART	4
CCB050VBART	5
CCB070VBART	7
CCB090VBART	9

◇外形圖 (單位mm)



導線



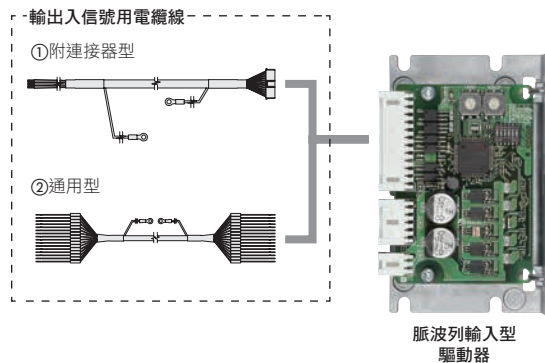
◇種類

品名	適用馬達	長度 L (m)	導體AWG
LCM02A-006	PKP24□M2	0.6	22
LCM02A-010	PKP26□M2	1	(0.3mm ²)

馬達側附有電磁剎車用連接器的電磁剎車連接用電纜線。可用於連接器連接方式的電磁剎車。關於「電纜線外形圖」，請確認各馬達的規格、外形圖頁面。

Orientalmotor X TOYO

■輸出入信號用電纜線（脈波列輸入型專用）



附連接器型



上位系統與驅動器間的連接用電纜線。
採用屏蔽電纜線，電纜線兩端附有容易接地的接地線。

◇種類

品名	適用驅動器	長度L (m)	導體AWG
CC12D005-2	2相步進馬達用雙極驅動器 (品名範例：CVD2～) 5相步進馬達用驅動器 (品名範例：CVD5～)	0.5	24 (0.2mm ²)
CC12D010-2		1	
CC12D015-2		1.5	
CC12D020-2		2	

●外形圖請參閱本公司網站。

通用型



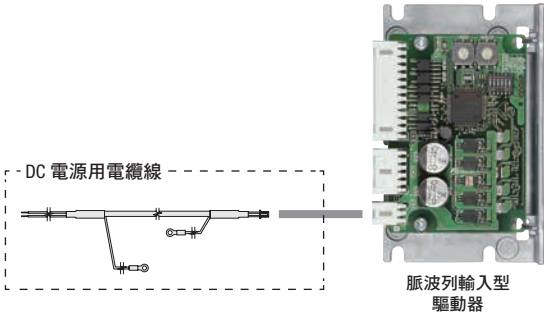
上位系統與驅動器間的連接用電纜線。
兩端為散線。
採用屏蔽電纜線，電纜線兩端附有容易接地的接地線。

◇種類

品名	長度L (m)	導線芯數	外徑D (mm)	AWG
CC06D005B-1	0.5	6	φ5.4	24 (0.2mm ²)
CC06D010B-1	1			
CC06D015B-1	1.5			
CC06D020B-1	2			
CC10D005B-1	0.5	10	φ6.7	
CC10D010B-1	1			
CC10D015B-1	1.5			
CC10D020B-1	2			
CC12D005B-1	0.5	12	φ7.5	
CC12D010B-1	1			
CC12D015B-1	1.5			
CC12D020B-1	2			

●外形圖請參閱本公司網站。

■DC電源用電纜線（脈波列輸入型専用）



電源與驅動器間的連接用電纜線。
採用屏蔽電纜線，電纜線兩端附有容易接地的接
地線。

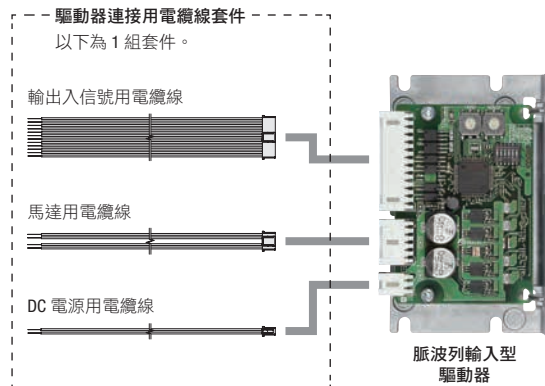
◇種類

品名	適用驅動器	長度 L (m)	導體AWG
CC02D005-2	CVD205、CVD206、 CVD215、CVD223、 CVD228、CVD503、 CVD507、CVD512、 CVD514、CVD518、 CVD524	0.5	22 (0.3mm ²)
CC02D010-2		1	
CC02D015-2		1.5	
CC02D020-2		2	
CC02D005-4	CVD242、CVD245、 CVD528、CVD538	0.5	18 (0.87mm ²)
CC02D010-4		1	
CC02D020-4		2	

●外形圖請參閱本公司網站。

Orientalmotor X TOYO

■驅動器連接用電纜線套件（脈波列輸入型專用）



將連接驅動器的馬達用、輸出入信號用、DC電源用連接用電纜線組合為套件。
驅動器側附有連接器。

●種類



品名	適用驅動器	連接器名稱	連接器品名	長度 L1	長度 L2	導體 AWG
LCS04SD5	CVD503、 CVD507 CVD512、 CVD514 CVD518、 CVD524	馬達用	51103-0500	0.6m	10mm	22 (0.3mm ²)
		電源用	51103-0200			
		輸出入信號用	51103-1200			
LCS05SD5	CVD528、 CVD538	馬達用	51067-0500			20 (0.5mm ²)
		電源用	51067-0200			22 (0.3mm ²)
		輸出入信號用	51103-1200			22 (0.3mm ²)
LCS01CVK2	CVD205、 CVD206 CVD215、 CVD223 CVD228	馬達用	51103-0500			
		電源用	51103-0200			
		輸出入信號用	51103-1200			
LCS02CVK2	CVD242、 CVD245	馬達用	51067-0500			20 (0.5mm ²)
		電源用	51067-0200			22 (0.3mm ²)
		輸出入信號用	51103-1200			

●適用驅動器品名僅記載可供識別品名的字串（非完整品名）。

●連接器排列

◇馬達用

■LCS0□SD5

端子編號	線色
1	藍
2	紅
3	橙
4	綠
5	黑

■LCS0□CVK2

端子編號	線色
1	藍
2	紅
3	—
4	綠
5	黑

◇電源用

■所有電纜線共用

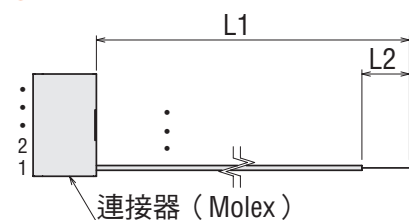
端子編號	線色
1	紅
2	黑

◇輸出入信號用

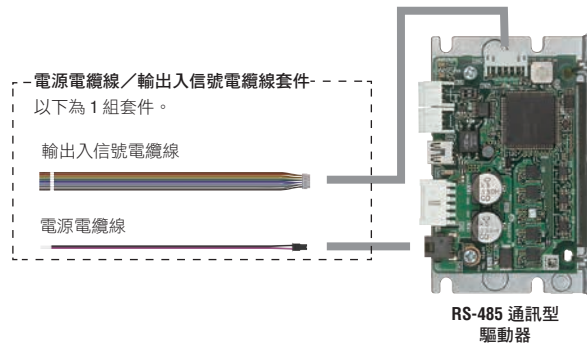
■所有電纜線共用

端子編號	線色
1	棕
2	紅
3	橙
4	黃
5	綠
6	藍
7	紫
8	灰
9	白
10	黑
11	棕
12	紅

●外形圖



■電源電纜線／輸出入信號電纜線套件（RS-485通訊型用）



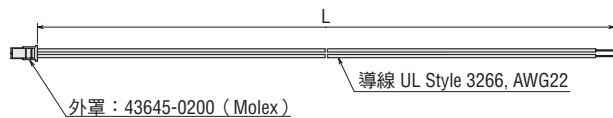
電源電纜線是用於連接驅動器與DC電源的電纜線。
輸出入信號電纜線是用於連接驅動器與上位控制機器的電纜線。
電源電纜線與輸出入信號電纜線為1組套件。

●種類

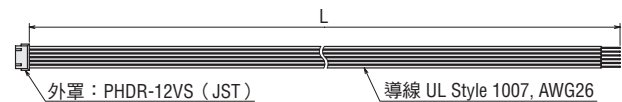
品名	長度L (m)
LHS003CC	0.3
LHS010CC	1

●外形圖（單位mm）

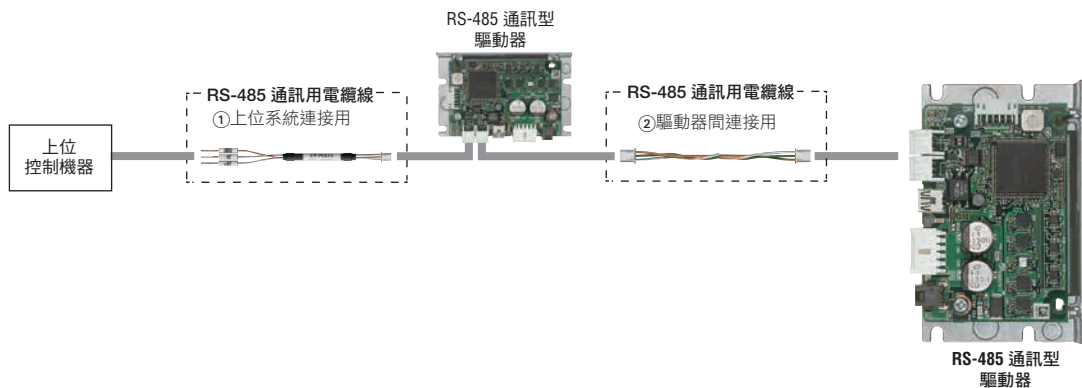
◇電源電纜線



◇輸出入信號電纜線



■RS-485通訊用電纜線（RS-485通訊型用）



上位系統連接用

連接驅動器與上位控制機器的電纜線。

◇種類

品名	長度 (m)
CC030-RS	3

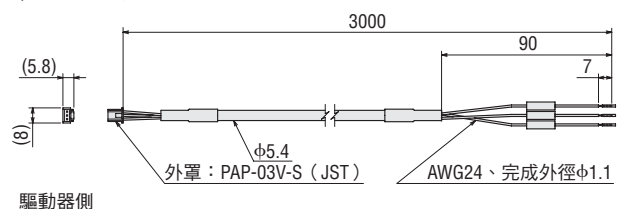
驅動器間連接用

連接驅動器間的電纜線。

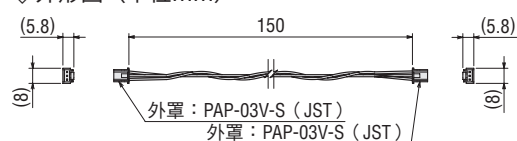
◇種類

品名	長度 (m)
LH0015-RWN	0.15

◇外形圖（單位mm）



◇外形圖（單位mm）



回生選購配件

此為DC電源輸入產品專用的回生選購配件。

組合使用回生選購配件，可抑制馬達回生所造成的驅動器內部電壓上升及電源電壓上升。



●種類

品名	輸入電壓
RG4-K	DC24V
RG4-N	DC48V

規格、外形圖請參閱本公司網站。

回路產品安裝腳座

安裝在DIN導軌上的腳座。

〈MADP07使用範例〉



●種類

材質：SPCC

品名	適用產品	表面處理
MADP03	RG4-□	無電解鍍銀
MADP07	CVD□□□BR-K	
	CVD□□□B-K	
	CVD□BR-KR	
MADP01S1	CVD□B-KR	
	CVD□□□-K	

驅動器外蓋

防止與基板接觸、加以保護的外蓋。

可用於附安裝板水平式連接器的驅動器中。

〈使用範例〉



●種類

材質：樹脂

品名	適用驅動器
PADC-CVD2	CVD□□□BR-K CVD□BR-KR

2相/5相步進馬達用驅動器

CVD系列 多軸型 EtherCAT對應

■組合一覽表

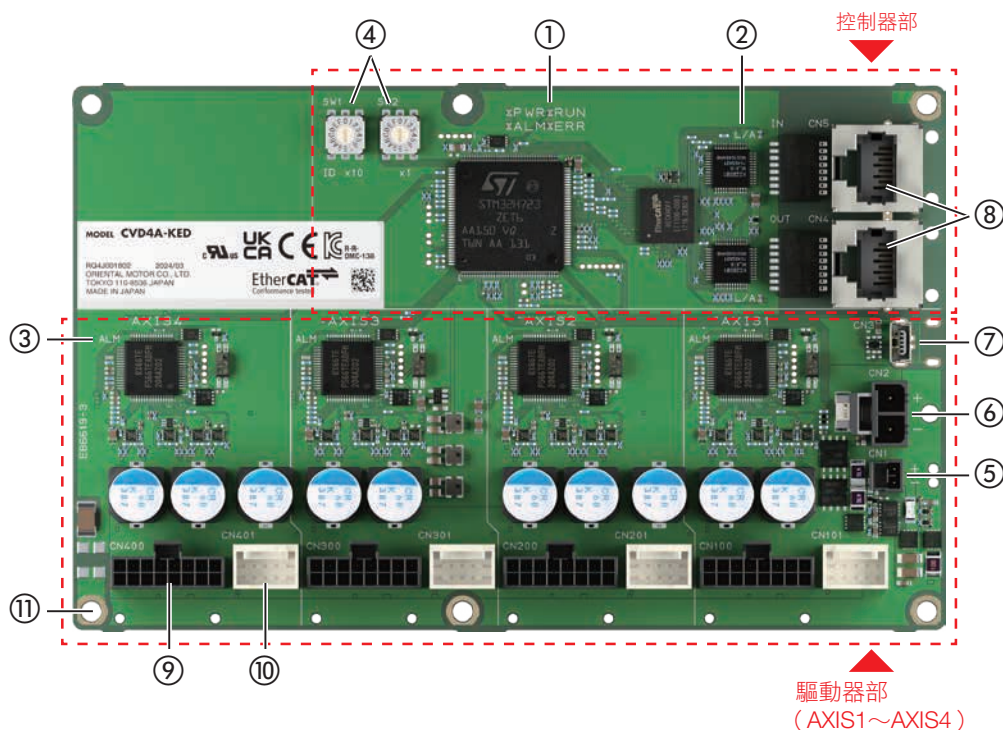
- ・介紹可與CVD系列多軸型驅動器組合的產品。
- ・可連接輸入電流0.5~3.0 A*（每軸）的馬達4台。（每台驅動器最多12A）

*依據組合的產品而有不同。

組合產品	EtherCAT多軸驅動器	
	無安裝板 水平式連接器	無安裝板
CSG20	CVD4AR-KED	CVD4A-KED
CSG35		
CGLTH3		
CGLTH5		
CGLTH8		
CGLCH5		
CGLCH8		
CGLTB5		
CGLTB8		
CGLCB5		
CGLCB8		

■驅動器各部位名稱與功能

參數透過資料設定軟體MEXE02或EtherCAT通訊設定



編號	名稱	說明
	PWR LED（綠）	控制電源接通期間亮燈。
	RUN LED（綠）	顯示EtherCAT的通訊狀態。
	ALM LED（紅）	控制器發生Alarm時閃爍或亮燈。
	ERR LED（紅）	EtherCAT通訊發生錯誤時閃爍。
	L/A LED（綠）	顯示EtherCAT的LINK/ACT狀態。
	ALM1 ~ ALM4 LED（紅）	驅動器發生Alarm時閃爍。
	節點位址設定開關 [SW1（×10）、SW2（×1）]	設定驅動器的節點位址。 出貨時設定：0 [SW1（×10）：0、SW2（×1）：0]
	控制電源連接器 [CN1]	連接控制電源。（DC24V）
	主電源連接器 [CN2]	連接主電源。（DC24V）
	USB連接器 [CN3]	利用USB電纜線連接安裝MEXE02的電腦。（USB2.0 mini-B連接埠）
	EtherCAT連接器 [CN5 IN、CN4 OUT]	- CN5 IN：連接上位端的EtherCAT對應產品。 - CN4 OUT：連接下一號機號碼的EtherCAT對應產品。
	馬達連接器 [CN100、CN200、CN300、CN400]	連接馬達、電磁剎車及編碼器。
	I/O連接器 [CN101、CN201、CN301、CN401]	連接輸出入信號。
	安裝孔	使用螺絲安裝驅動器。

■產品規格

主電源	輸入電壓	DC24V±10%
主電源	最大輸入電流	每軸0.5□3.0A*（最多12A）
控制電源	輸入電壓	DC24V±5%
控制電源	最大輸入電流	1.3A（檢知器用電源除外）
控制輸入		4點、光耦合器
控制輸出		1點、光耦合器、開集極
Field Network		EtherCAT

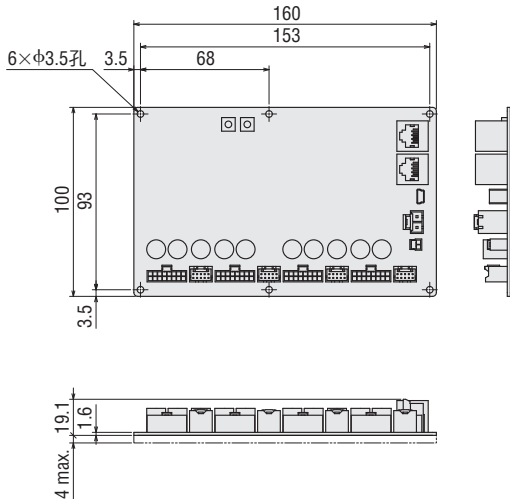
*依據組合的產品而有不同。

■通訊規格

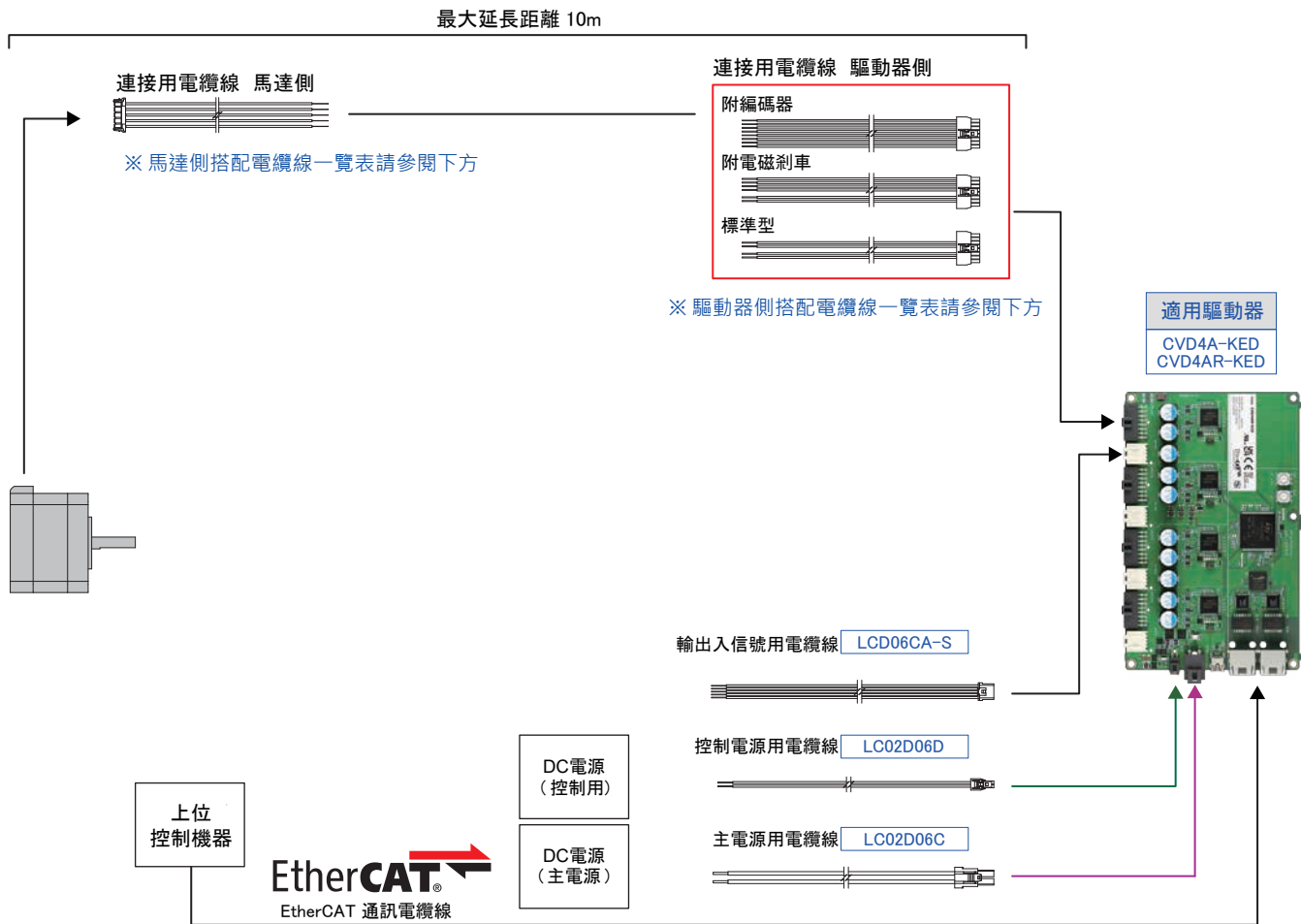
通訊規格	IEC 61158 Type12
實體層/網路通訊協定	100 BASE-TX（IEEE 802.3）
傳送速度	100 Mbps
通訊週期	☒ Free Run模式：1ms以上 ☒ SM2事件同步模式：1ms以上 ☒ DC模式：0.5ms、1ms、2ms、3ms、4ms、5ms、6ms、7ms、8ms
通訊埠/連接器	RJ45×2（對應屏蔽） ECAT IN：EtherCAT輸入 ECAT OUT：EtherCAT輸出
拓樸	菊鍊（最大65,535節點）
Process data	可變PDO映射
SyncManager	☒ SM0：Mailbox輸出 ☒ SM1：Mailbox輸入 ☒ SM2：Process data輸出 ☒ SM3：Process data輸入
Mailbox（CoE）	☒ 緊急訊息 ☒ SDO要求 ☒ SDO回應 ☒ SDO資訊
同步模式	☒ Free Run模式（非同步） ☒ SM2事件同步模式 ☒ DC模式（SYNC0事件同步）
Device profile	IEC 61800-7 CiA402驅動規範

■外形圖（單位mm）

●無安裝板
重量0.11kg



●無安裝板水平式連接器
重量0.11kg



■馬達側搭配電纜線

組合產品 (馬達無電磁剎車時)	馬達用電纜線 (品名) 馬達側	長度 (m)
CSG20	直接出線	
CSG35 CGLTH3	LC2B06B、LC2B10B	0.6、1
CGLTH5、CGLTH8、 CGLCH5、CGLCH8、 CGLTB5、CGLTB8、 CGLCB5、CGLCB8	LC5N06E、LC5N10E	0.6、1

組合產品 (馬達有電磁剎車時)	馬達用電纜線 (品名) 馬達側	長度 (m)	電磁剎車用電纜線 (品名) 馬達側	長度 (m)
CSG35 CGLTH3	LC2B06B、 LC2B10B	0.6、1	直接出線	0.6
CGLTH5、CGLTH8	LC2B06E、 LC2B10E	0.6、1	LCM02A-006、 LCM02A-010	0.6、1
CGLCH5、CGLCH8	待確認		待確認	

■驅動器側搭配電纜線

組合產品	馬達	連接用電纜線 品名 (驅動器側)	長度 (m)
CSG20、CSG35、 CGLTH3	2 相 標準型	LCD06CA-2M	0.6
CSG35、 CGLTH3、CGLTH5、 CGLTH8	2 相 標準型 附電磁剎車	LCD06CA-2MB	
	2 相 標準型 附編碼器	LCD06CA-2ME	
CGLCH5、CGLCH8、 CGLTB5、CGLTB8、 CGLCB5、CGLCB8	5 相 標準型	LCD06CA-5M	
	5 相 標準型 附電磁剎車	LCD06CA-5MB	
	5 相 標準型 附編碼器	LCD06CA-5ME	

5相步進馬達用驅動器

CVD系列 全閉迴路控制型

■驅動器規格

驅動器品名	CVD5B-KF、CVD5BR-KF	
驅動方式	微步級驅動 雙極定電流方式	
電源電壓	DC24V±10%	
輸入電流	0.6～3.0A*	
介面	脈波輸入	DC3～5.25V 最大輸入脈波頻率 Line Driver輸出：1MHz（週期50%時） 開集極輸出：250kHz（週期50%時）
	控制輸入	DC4.5～5.25V
	控制輸出	DC30V以下（輸出飽和電壓：最大0.5V） 10mA以下
	編碼器輸入	- 輸入形式：增量式（A相、B相、Z相） - 計數方式：90度相位差輸入 - 倍增數：1倍增／2倍增／4倍增 - 輸入頻率：最大4.0MHz（A相、B相各自的頻率） - 介面：差動接收器（相當於26C32）
	編碼器輸入用5V電源輸出	300mA以下
	Field Network	Modbus RTU控制（RS-485通訊）

* 依據組合的產品而有不同。

■適用驅動器一覽表

組合產品	CVD全閉回路	
	附安裝板 水平式連接器	附安裝板
CGLTH5 (搭配光學尺)	CVD5BR-KF	CVD5B-KF
CGLTH8 (搭配光學尺)		

■一般規格

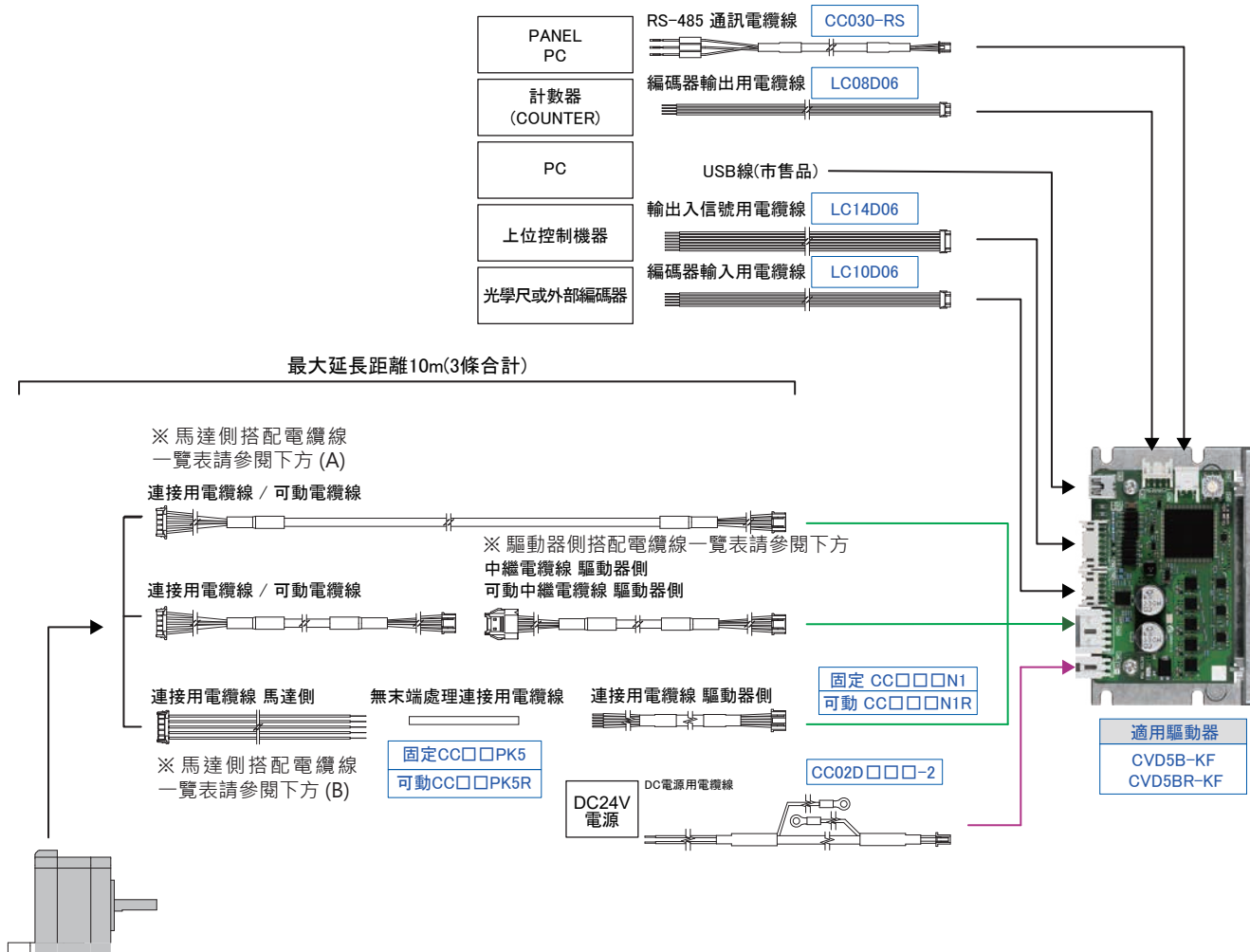
使用環境（動作時）	環境溫度	0～+50℃（不得凍結）
	環境溼度	85%以下（無結露）
	使用環境	無腐蝕性氣體、灰塵。避免直接接觸水、油等。

■亦支援RS-485通訊（Modbus RTU）

可透過RS-485通訊設定運轉資料和參數，或輸入運轉指令。

- 使用遠端I/O以節省配線和空間。
- 可監視檢測位置、Alarm資訊、驅動器溫度等。

電氣特性	遵循EIA-485 使用雙絞線，總延長距離為3m。
通訊方式	半雙工通訊 起停同步方式（資料：8位元，停止位元：1位元／2位元，同位元：無／偶數／奇數）
傳送速度	從9,600bps／19,200bps／38,400bps／57,600bps／115,200bps／230,400bps中選擇
協定	Modbus RTU模式
連接形態	上位控制機器1台最多能夠連接31台。



■馬達側搭配電纜線(A)

組合產品	連接用電纜線	可動電纜線	長度 (m)
CGLTH5、CGLTH8 (搭載光學尺)	CCM□□□V5AEF	CCM□□□V5AER	0.5 ~ 10

■驅動器側搭配電纜線

組合產品	中繼電纜線 驅動器側	可動中繼電纜線 驅 動器側	長度 (m)
CGLTH5、CGLTH8 (搭載光學尺)	CCM□□□V5ADFT	CCM□□□V5ADRT	0.5 ~ 9

■馬達側搭配電纜線(B)

組合產品	連接用電纜線 馬達側	長度 (m)
CGLTH5、CGLTH8 (搭載光學尺)	LC5N□□E	0.6 ~ 1



Orientalmotor

www.orientalmotor.com.tw/tw-zh

東方馬達官方網站



聯名商品網頁



TOYO

www.toyorobot.com

東佑達官方網站



聯名商品網頁

- EtherCAT[®] 為 Beckhoff Automation GmbH (德國) 授權的註冊商標，為已取得專利的技術。
- EtherNet/IP 為 ODVA，MECHATROLINK 為 MECHATROLINK 協會，CC-Link 為 CC-Link 協會，Modbus^(RTU) 為 Schneider Automation Inc. 的註冊商標。
- PROFIBUS 為 PROFIBUS Nutzerorganisation e.V. (PNO)，SSCNET/III/H 為台灣三菱電機股份有限公司的註冊商標或商標。

Orientalmotor

台灣東方馬達股份有限公司

商談・技術諮詢
客戶諮詢中心

TEL: 0800-060708

報價・訂購・CAD下載
東方馬達官網

www.orientalmotor.com.tw

TOYO

東佑達自動化科技股份有限公司

709 台南市安南區新吉三路55號

Tel: +886-6-2021347

Fax: +886-6-2025974

www.toyorobot.com

免費服務專線：台灣 0800-800-893
Toll-Free Number Taiwan

2025.05