



直线电机系列 **GLM-CP**



在长行程时，也可以实现高速、高加减速运行，
同时最适合多个滑台使用。

GLM-CP 采用有铁芯 AC 直线电机，实现大推力·高加减速。

Linear Motor Series

特长

1. 高速、高加减速

※ 根据规格、条件的不同，会发生变化。

直线电机驱动器可将电磁力直接转换为直线运动，即使在长行程下也能发挥高速性。

GLM-CP 采用有铁芯的 AC 直线电机。铁芯上绕有线圈，可产生很强的磁场，具有小体积、大推力、高加减速的特性。

最高速度 **3** m/s

最大加减速 **2G**

特长

2. 对应多滑座

可在单轴的底座上配置多个滑座，并对各滑座单独进行控制。

多滑座

特长

4. 高反复定位精度

利用线性编码器的全闭环控制 ※ 可实现高反复定位精度。
※ 全闭环控制：利用线性编码器直接检测运动中滑座的位置。

反复定位精度 **±1** μm

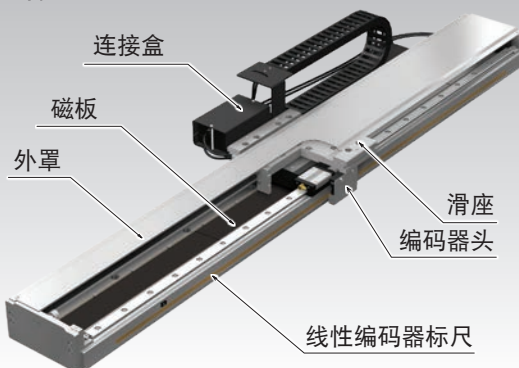
特长

6. 低噪音、低发尘

通过直线电机和球保持器型 LM 滚动导轨的组合，实现了低噪音、低发尘。

球保持器型 LM 滚动导轨 SSR 采用球保持器，消除了因钢球间的相互摩擦而产生的钢球磨损，具有低噪音、好音质、长期免维护、长寿命的特性，实现了优异的高速性。

GLM 构造



特长

3. 对应长行程

1 台标准直线电机驱动器可对应约 4 米的行程，而且还可以拼接，对应更长的行程。

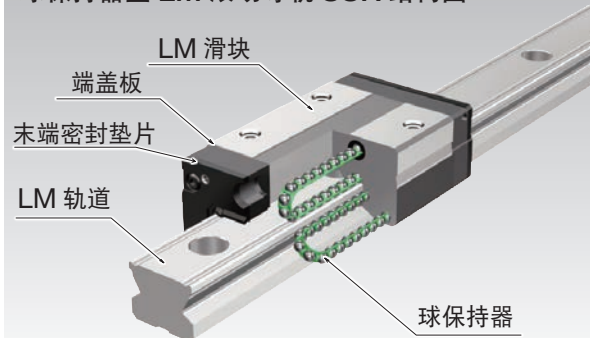
可拼接

特长

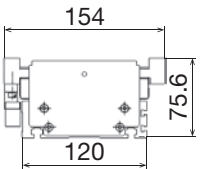
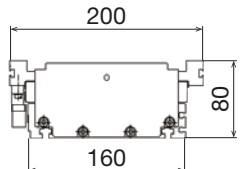
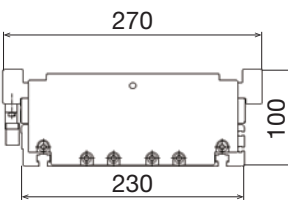
5. 对应多种驱动器

可对应多个主流品牌的多种通信方式的驱动器。
如：三菱（脉冲，SSCNET III /H），松下（EtherCAT），高创（脉冲，EtherCAT）。

球保持器型 LM 滚动导轨 SSR 结构图



性能比较

型号	电机型式	引动器截面尺寸 [mm]	额定推力 ^{※1} [N]	最大推力 ^{※1} [N]	参考可搬送质量 ^{※1※2} [kg]
GLM15CP	S / 2S 型		68.1	214.7	28.7
	M / 2M 型		136.2	429.4	61.2
GLM20CP	S / 2S 型		126.6	318.9	42.4
	M / 2M 型		253.1	637.9	88.3
GLM25CP	S / 2S 型		361.3	805.3	110.5
	M / 2M 型		722.6	1610.5	227.7
	L / 2L 型		1445.3	3221.1	474.1

※1 数值为单个滑座时的规格值

※2 参考可搬送质量定义为，加速度 0.5G，最大速度 1m/s 下的可搬送的质量。

术语说明

| 光学式线性编码器 |

利用光线 (激光) 检测滑座位置信息的位置检测器。用于需要高精度、高分辨率的情况。

| 磁力式线性编码器 |

利用磁性检测滑座位置信息的位置检测器。与光学式相比耐环境性优异。另外，引动器为拼接规格时，一般使用磁力式线性编码器。

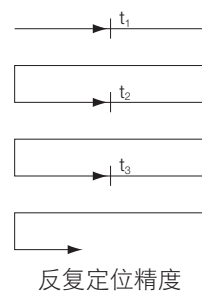
| 磁极传感器 |

识别磁铁的 N 极和 S 极的传感器。用于检测动子的线圈和磁铁的 N 极、S 极的位置关系。

| 反复定位精度 | (→右图)

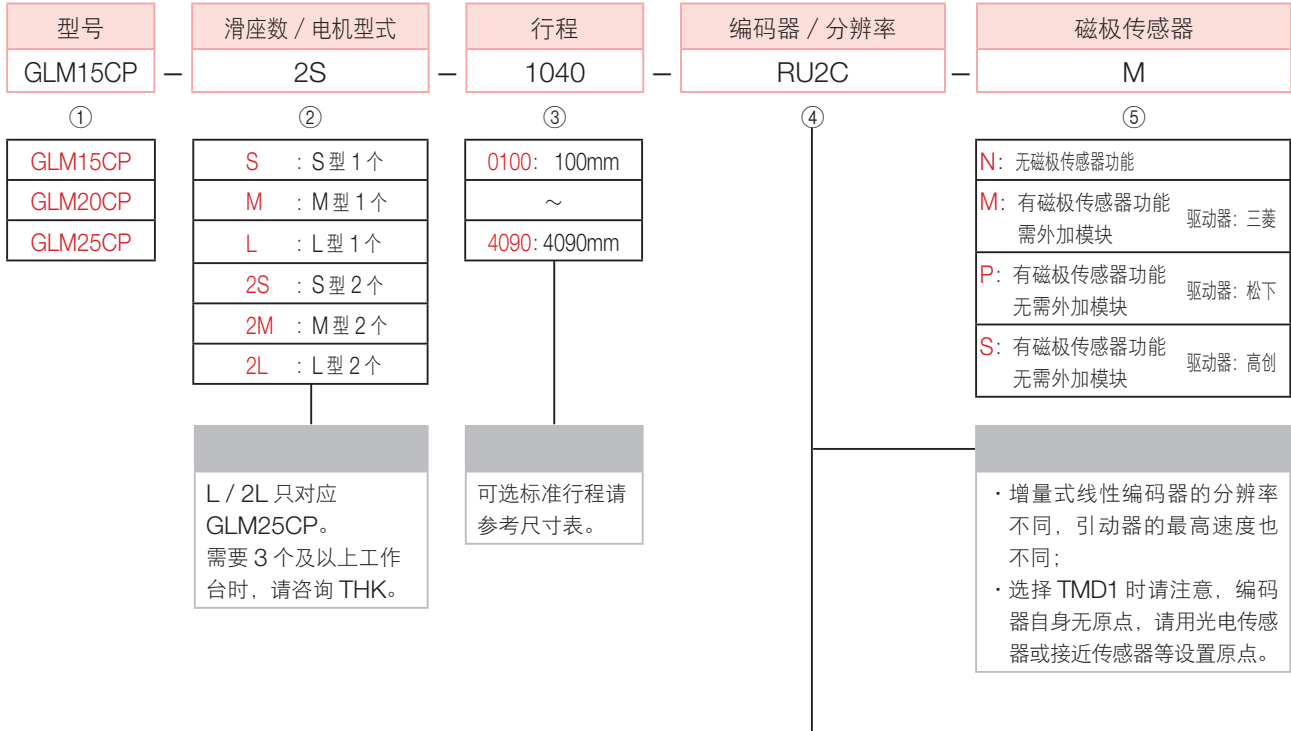
对任意一点在相同方向反复进行 7 次定位，测定停止位置，求出读数最大差的 1/2。根据上述测定方法，在移动距离的中点及靠近两端的位置分别进行测定，在求出的值中以最大值为测定值，在最大差的 1/2 前加上 ± 号作为反复定位精度。

| 分辨率 |
可设定的最小移动量。
※ 并非保证定位精度的数值



GLM-CP

型号构成

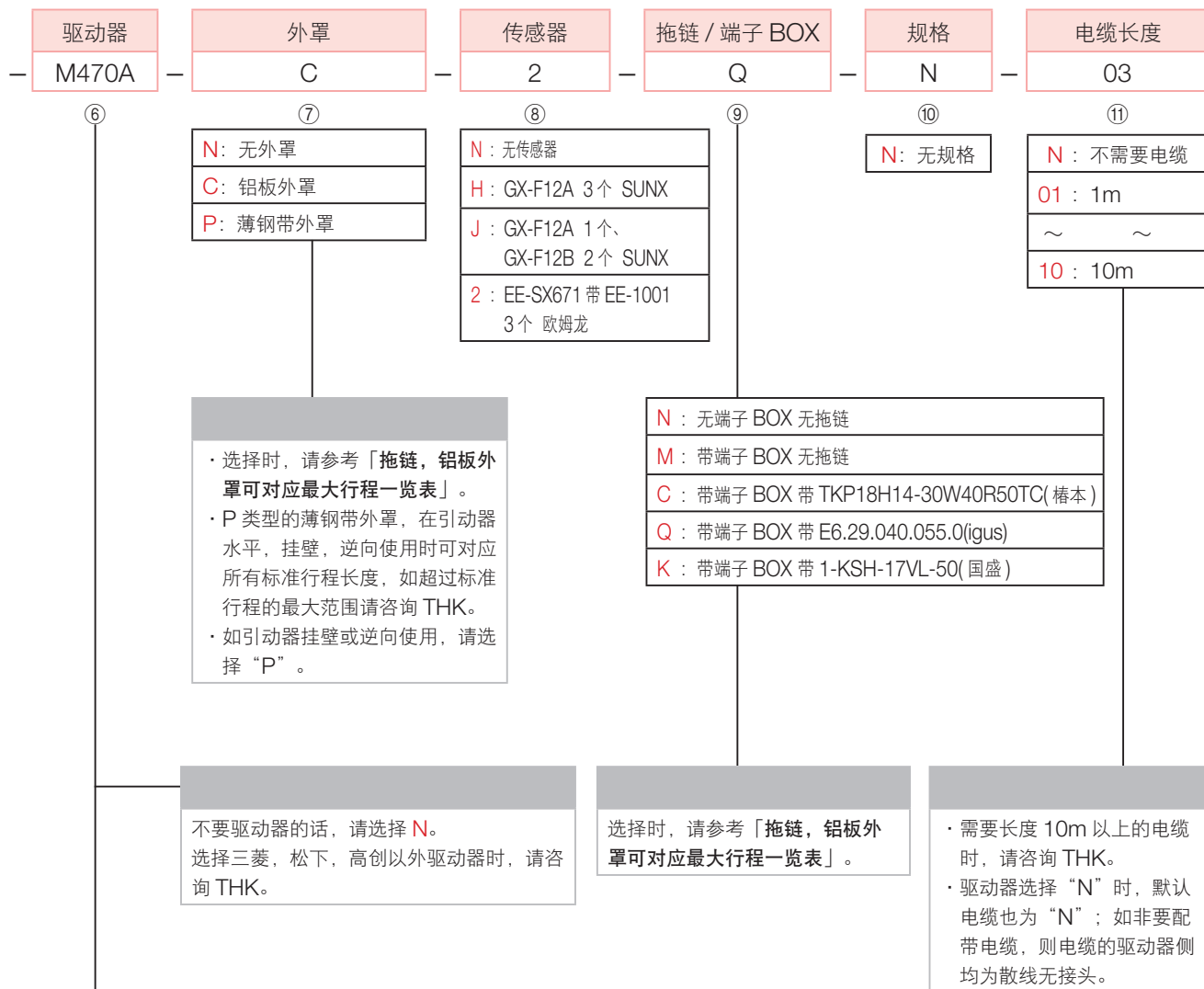


编码器类型	增量式 光学式			增量式 磁力式			绝对式 光学式						
适用驱动器	三菱, 松下, 高创						三菱		松下		高创		
编码器 / 分辨率 (μm)	RU2C	RU2D	RU2F	TMD1	MR2L	MR5L	L2M1	AB5M	L2P1	AB5P	L2B1	AB5E	AB5B
	1	0.5	0.1	1	1	5	0.01	0.05	0.01	0.05	0.01	0.05	0.05

拖链, 铝板外罩可对应最大行程一览表

型号	项目	拖链可对应最大行程 (mm)			铝板外罩可对应最大行程 (mm)
		Q(igus)	C(椿本)	K(国盛)	
GLM15CP	S型	≤3340	≤1700	≤1940	≤1940
	M型	≤3260	≤1630	≤1860	≤1860
	2S型	≤3380	≤1500	≤1740	≤1740
	2M型	≤3220	≤1580	≤1810	≤1580
GLM20CP	S型	≤3370	≤1570	≤1930	≤2470
	M型	≤3400	≤1600	≤1960	≤2320
	2S型	≤3320	≤1700	≤1880	≤2240
	2M型	≤3380	≤1580	≤1760	≤1940
GLM25CP	S型	≤3340	≤1660	≤1830	≤2670
	M型	≤3370	≤1690	≤1860	≤2530
	L型	≤3260	≤1580	≤1920	≤2420
	2S型	≤3310	≤1630	≤1800	≤2470
	2M型	≤3370	≤1690	≤1850	≤2190
	2L型	≤3310	≤1630	≤1800	≤1970

※ 上表中数据均为为驱动器水平使用时的数据, 如其他姿势使用时请咨询 THK。



型号 \ 项目		驱动器									
		AC220V					AC380V				
		三菱		松下		高创	三菱		高创		
		脉冲	SSCNET III/H	EtherCAT		脉冲	EtherCAT	脉冲	SSCNET III/H	脉冲	EtherCAT
GLM15CP	S / 2S型	M440A	M440B	M35BM	C203A	C203E	-	-	-	-	
	M / 2M型	M470A	M470B	M45BM	C206A	C206E	-	-	-	-	
GLM20CP	S / 2S型	M440A	M440B	M35BM	C203A	C203E	-	-	-	-	
	M / 2M型	M470A	M470B	M45BM	C206A	C206E	-	-	-	-	
GLM25CP	S / 2S型	M470A	M470B	M45BM	C206A	C206E	M2KA4	M2KB4	CD06A	CD06E	
	M / 2M型	M470A	M470B	M45BM	C206A	C206E	M2KA4	M2KB4	CD06A	CD06E	
	L / 2L型	M42KA	M42KB	M55BM	C210A	C210E	M5KA4	M5KB4	CD12A	CD12E	

GLM15CP

基本规格

项目		电机形式		S / 2S型	M / 2M型
主电路电源电压[V]				AC220	AC220
三菱 驱动器	型号	脉冲		MR-J4-40A-RJJ021	MR-J4-70A-RJJ021
		SSCNET III/H		MR-J4-40B-RJJ021	MR-J4-70B-RJJ021
	容量[W]			400	750
松下 驱动器	型号	EtherCAT		MCDLT35BM	MDDLT45BM
	额定输出电流[Arms]			4.1	5.2
高创 驱动器	型号	脉冲		CDHD2-0032AAP1	CDHD2-0062AAP1
		EtherCAT		CDHD2-0032AEC2	CDHD2-0062AEC2
	额定输出电流[Arms]			3	6
最大推力*1 [N]				214.7	429.4
额定推力*1 [N]				68.1	136.2
参考可搬运质量*2 [kg]				28.7	61.2

*1 在周围温度为 20℃的环境下，电枢绕组平均温度为 100℃时的数值。

*2 参考可搬运质量为加速度 0.5G 时的可搬运质量。动作速度、加减速等规格受负荷质量的限制。

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

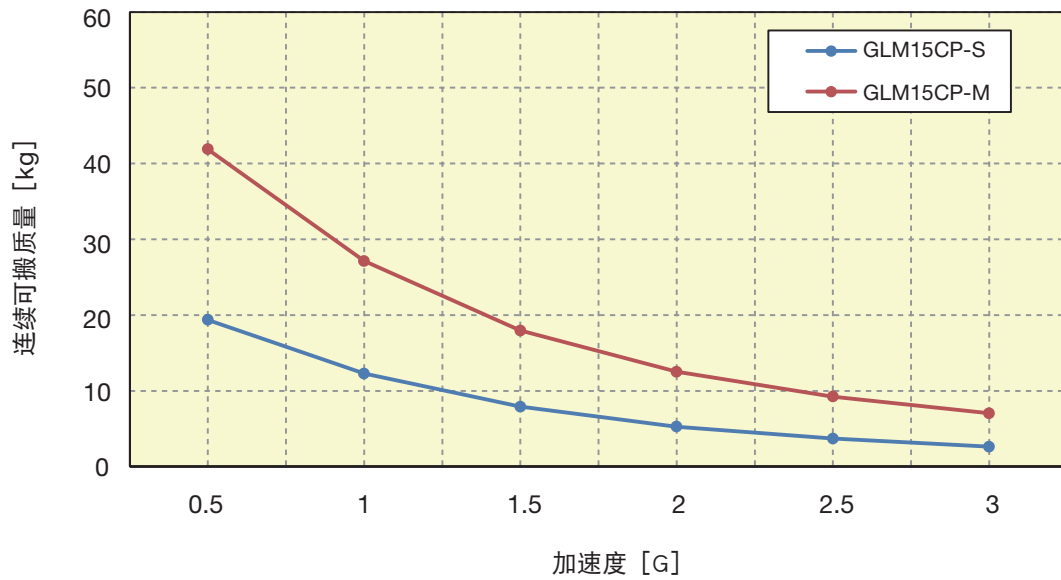
GLM
25CP

项目	编码器		增量式				绝对式						
			光学式		磁力式		光学式						
	RU2C	RU2D	RU2F	TMD1	MR2L	MR5L	L2M1	AB5M	L2P1	AB5P	L2B1	AB5E	AB5B
分辨率 [μm]	1	0.5	0.1	1	1	5	0.01	0.05	0.01	0.05	0.01	0.05	0.05
反复定位精度 [μm]	±1			±1	±1	±5	±1						
最高速度*3 [m/s]	3	2	0.4	3			3						
适配驱动器	三菱, 松下, 高创						三菱	松下	高创				

*3 增量式编码器时，最高速度随分辨率的变化而变化。绝对式编码器时，最高速度不随分辨率的变化而变化。

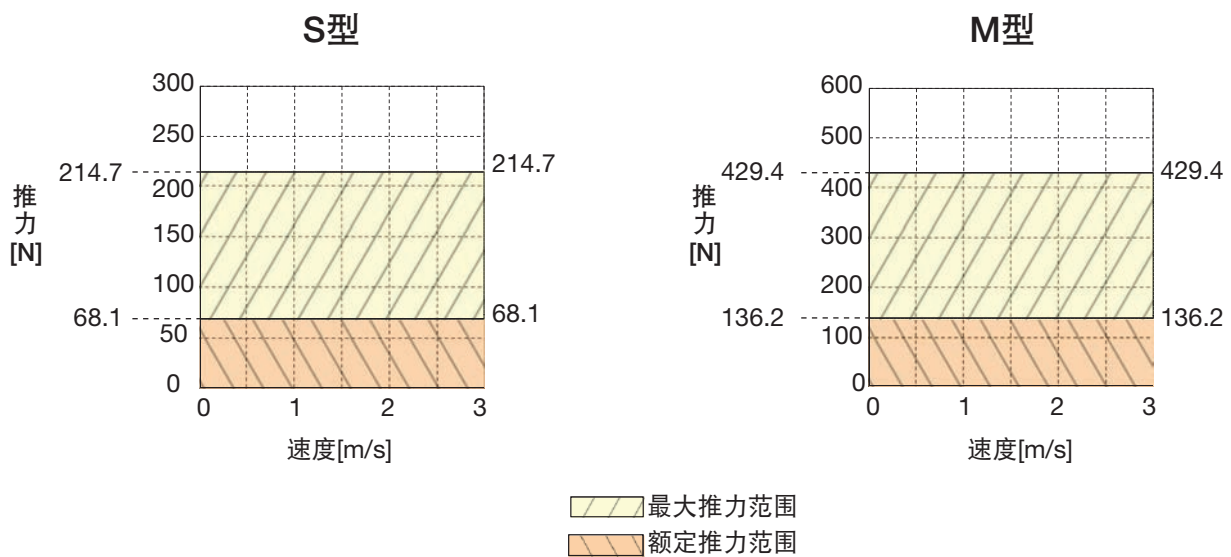
例：电机型式…S型、驱动器…M440A、分辨率…1 μm 时，最高速度为 3 m/s

连续可搬质量 · 加速度



※ 最高速度1m/s, 行程1m, 占空比为50%时的连续可搬送质量。

推力 · 速度特性



型号

GLM
15CP

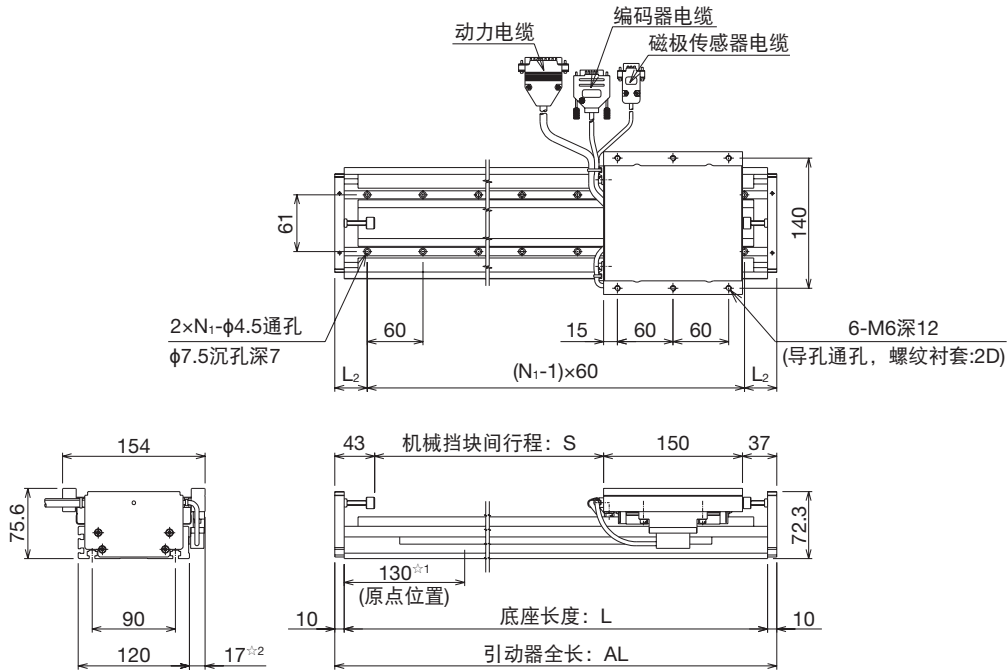
GLM
20CP

GLM
25CP

GLM15CP

尺寸图

S 型



- ☆ 1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 7.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

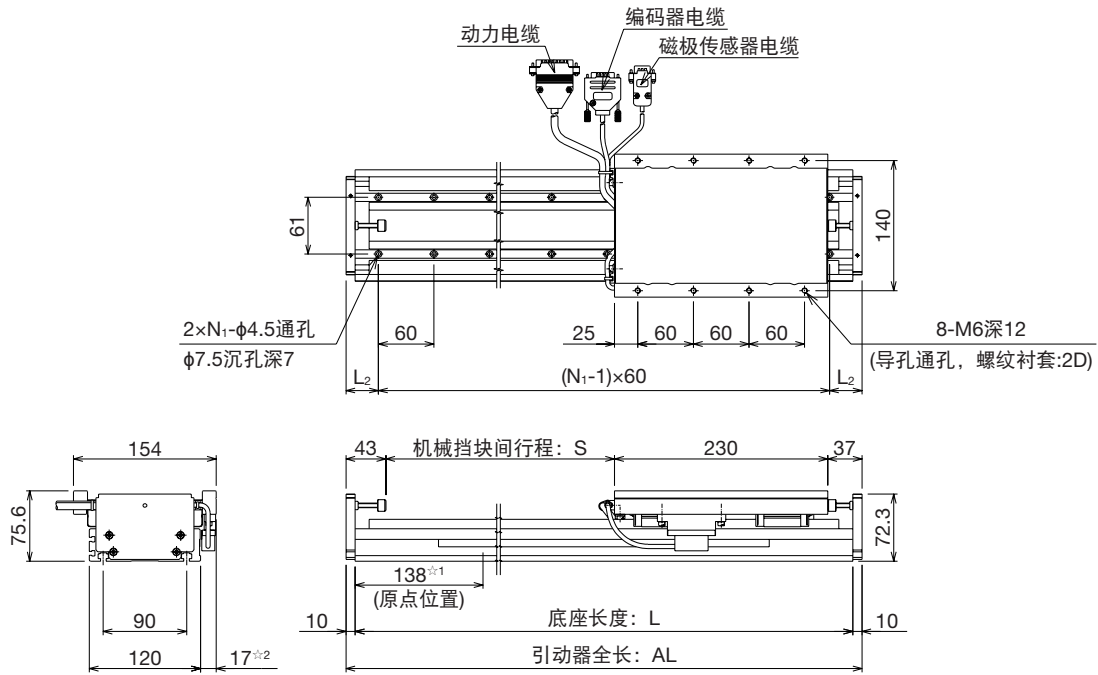
行程[mm]		300	530	770	1000	1240	1470	1700	1940	2170	2410	2640	2870	3110	3340	3580
S	机械挡块间行程[mm]	340	580	820	1020	1260	1500	1740	1980	2220	2460	2700	2940	3140	3380	3620
L	底座长度[mm]	550	790	1030	1230	1470	1710	1950	2190	2430	2670	2910	3150	3350	3590	3830
AL	引动器全长[mm]	570	810	1050	1250	1490	1730	1970	2210	2450	2690	2930	3170	3370	3610	3850
N ₁	每排的安装孔数	9	13	17	21	25	29	33	37	41	45	49	53	56	60	64
L ₂	安装孔位置[mm]	45	45	45	25	25	25	25	25	25	25	25	25	35	35	35
滑座质量 ^{※1} [kg]		2														
铝制底座质量[kg]		7.0	9.9	12.9	15.3	18.3	21.2	24.2	27.1	30.1	33.1	36.0	39.0	41.6	44.5	47.5
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	9.0	11.9	14.9	17.3	20.3	23.2	26.2	29.1	32.1	35.1	38.0	41.0	43.6	46.5	49.5
	带铝板外罩	9.3	12.4	15.5	18.0	21.1	24.2	27.3	30.4	-	-	-	-	-	-	-

※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

尺寸图

M 型



- ☆ 1. 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 7.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程[mm]	220	460	690	920	1160	1390	1630	1860	2090	2330	2560	2800	3030	3260	3500	
S	机械挡块间行程[mm]	260	500	740	940	1180	1420	1660	1900	2140	2380	2620	2860	3060	3300	3540
L	底座长度[mm]	550	790	1030	1230	1470	1710	1950	2190	2430	2670	2910	3150	3350	3590	3830
AL	引动器全长[mm]	570	810	1050	1250	1490	1730	1970	2210	2450	2690	2930	3170	3370	3610	3850
N ₁	每排的安装孔数	9	13	17	21	25	29	33	37	41	45	49	53	56	60	64
L ₂	安装孔位置[mm]	45	45	45	25	25	25	25	25	25	25	25	25	35	35	35
滑座质量 ^{※1} [kg]		3.3														
铝制底座质量[kg]		7.0	9.9	12.9	15.3	18.3	21.2	24.2	27.1	30.1	33.1	36.0	39.0	41.6	44.5	47.5
本体质量 ^{※2}	无外罩	10.3	13.2	16.2	18.6	21.6	24.5	27.5	30.4	33.4	36.4	39.3	42.3	44.9	47.8	50.8
	带铝板外罩	10.6	13.7	16.8	19.3	22.4	25.5	28.6	31.7	-	-	-	-	-	-	-

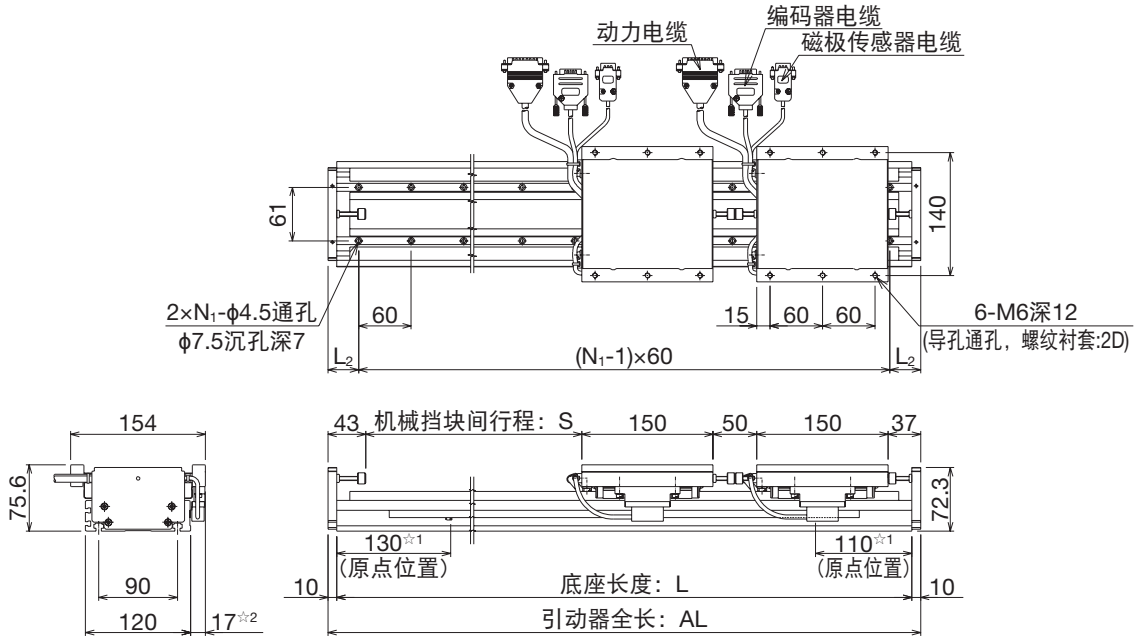
※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

GLM15CP

尺寸图

2S 型



- ☆1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 7.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

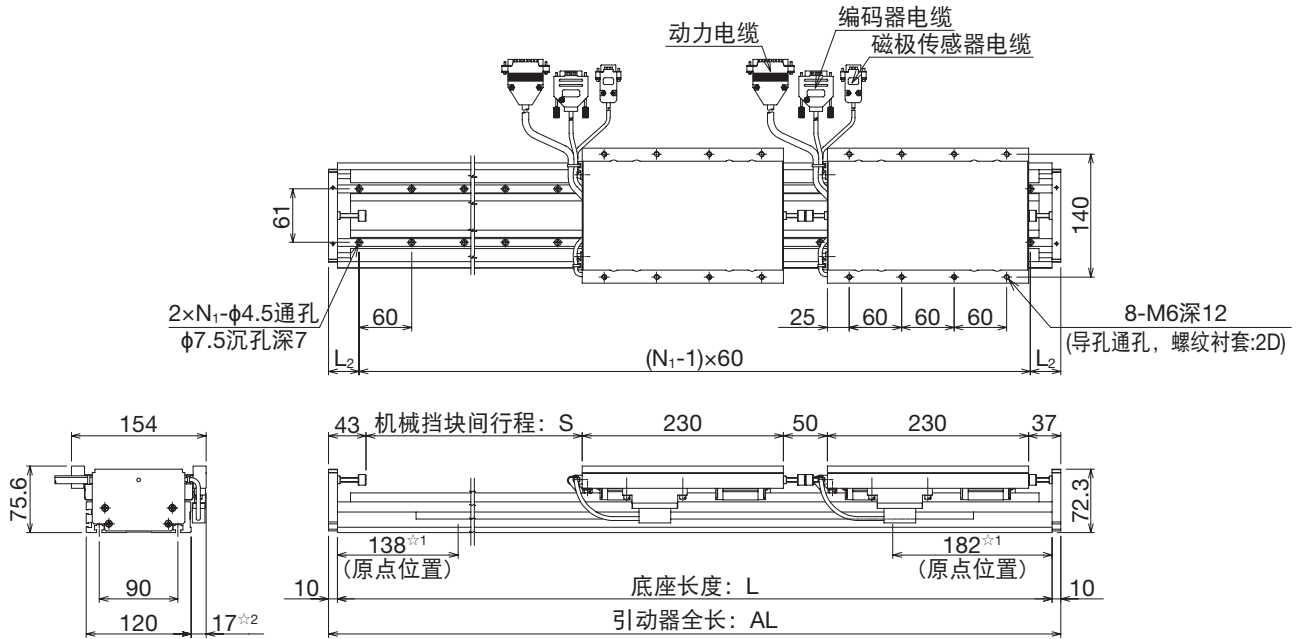
行程[mm]	100	330	570	800	1040	1270	1500	1740	1970	2210	2440	2670	2910	3140	3380	
S 机械挡块间行程[mm]	140	380	620	820	1060	1300	1540	1780	2020	2260	2500	2740	2940	3180	3420	
L 底座长度[mm]	550	790	1030	1230	1470	1710	1950	2190	2430	2670	2910	3150	3350	3590	3830	
AL 引动器全长[mm]	570	810	1050	1250	1490	1730	1970	2210	2450	2690	2930	3170	3370	3610	3850	
N_1 每排的安装孔数	9	13	17	21	25	29	33	37	41	45	49	53	56	60	64	
L_2 安装孔位置[mm]	45	45	45	25	25	25	25	25	25	25	25	25	35	35	35	
滑座质量 ^{※1} [kg]	2×2															
铝制底座质量[kg]	7.0	9.9	12.9	15.3	18.3	21.2	24.2	27.1	30.1	33.1	36.0	39.0	41.6	44.5	47.5	
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	11.0	13.9	16.9	19.3	22.3	25.2	28.2	31.1	34.1	37.1	40.0	43.0	45.6	48.5	51.5
	带铝板外罩	11.3	14.4	17.5	20.0	23.1	26.2	29.3	32.4	-	-	-	-	-	-	-

※1 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

尺寸图

2M 型



- ☆ 1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
 ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 7.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程[mm]	180	410	640	880	1110	1350	1580	1810	2050	2280	2520	2750	2980	3220	
S 机械挡块间行程[mm]	220	460	660	900	1140	1380	1620	1860	2100	2340	2580	2780	3020	3260	
L 底座长度[mm]	790	1030	1230	1470	1710	1950	2190	2430	2670	2910	3150	3350	3590	3830	
AL 引动器全长[mm]	810	1050	1250	1490	1730	1970	2210	2450	2690	2930	3170	3370	3610	3850	
N_1 每排的安装孔数	13	17	21	25	29	33	37	41	45	49	53	56	60	64	
L_2 安装孔位置[mm]	45	45	25	25	25	25	25	25	25	25	25	35	35	35	
滑座质量 ^{※1} [kg]	2×3.3														
铝制底座质量[kg]	9.9	12.9	15.3	18.3	21.2	24.2	27.1	30.1	33.1	36.0	39.0	41.6	44.5	47.5	
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	16.5	19.5	21.9	24.9	27.8	30.8	33.7	36.7	39.7	42.6	45.6	48.2	51.1	54.1
	带铝板外罩	17.0	20.1	22.6	25.7	28.8	31.9	35.0	-	-	-	-	-	-	-

※1 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

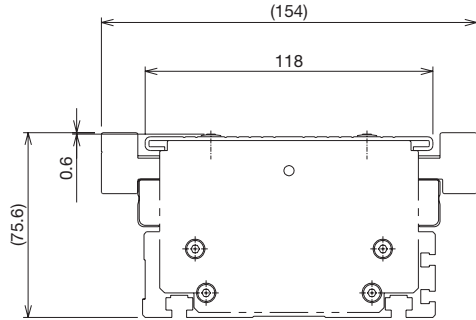
※2 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

GLM15CP

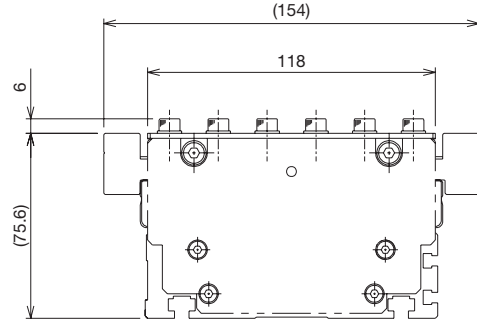
安装外罩时的尺寸、安装传感器的尺寸、T形槽尺寸、安装拖链时的尺寸

外罩

• 铝板外罩

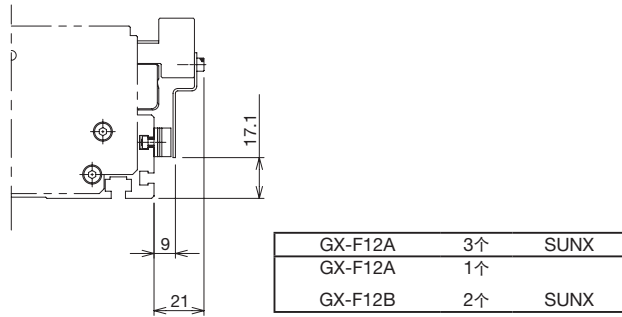


• 薄钢带外罩

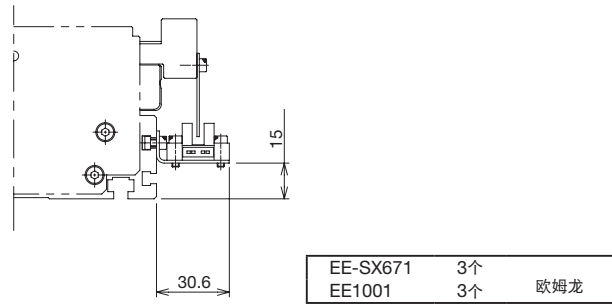


传感器

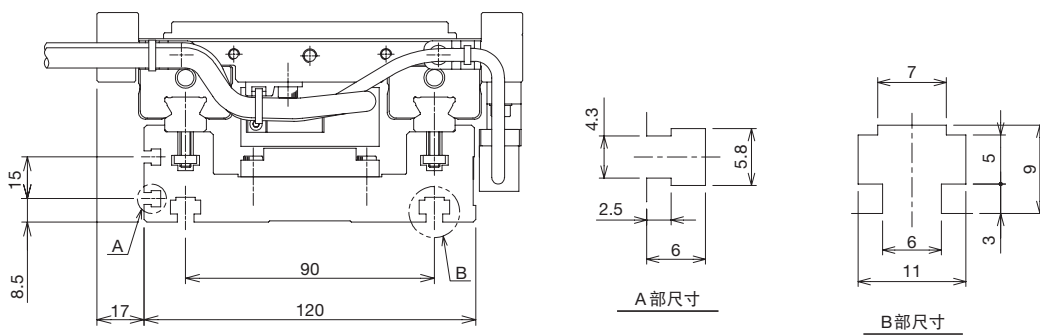
• 接近传感器



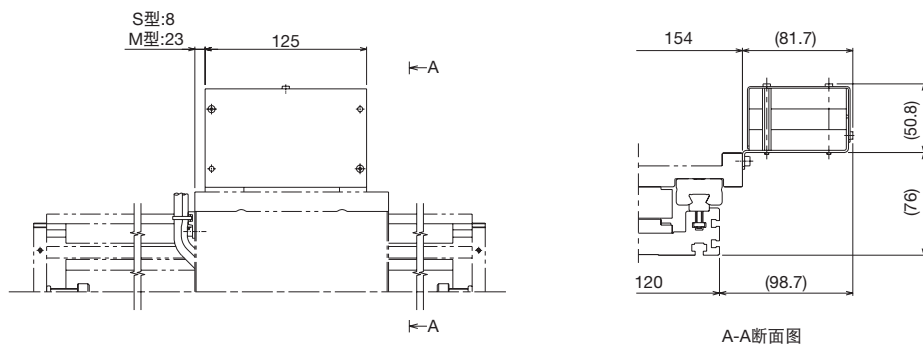
• 光电传感器



T形槽



端子 BOX “M”



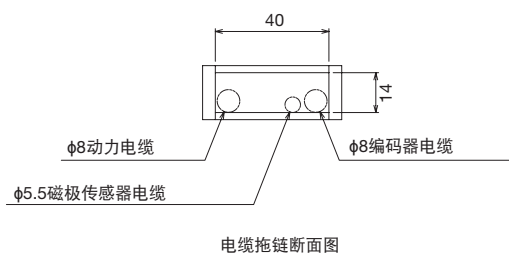
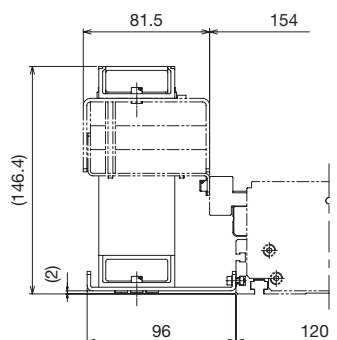
型号

GLM
15CP

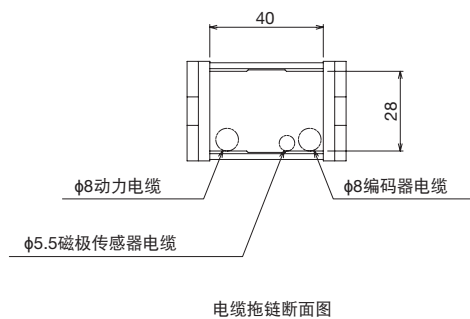
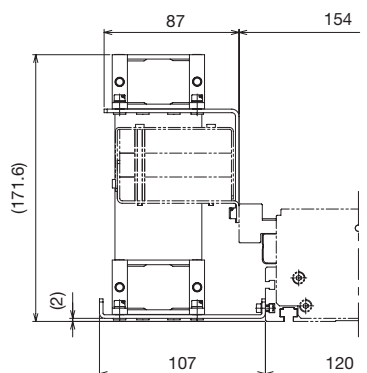
GLM
20CP

GLM
25CP

电缆拖链“C” TKP18H14-30W40R50TC (椿本链条)



电缆拖链“Q” E6.29.040.055.0 (igus)



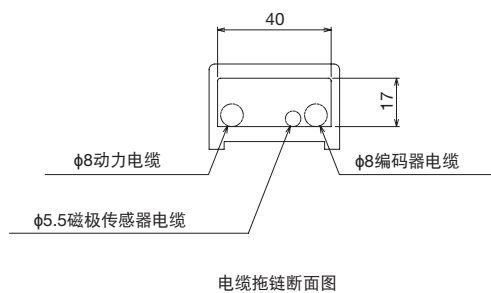
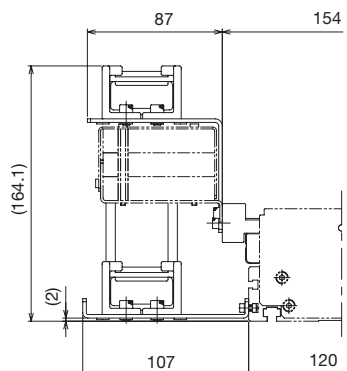
型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

电缆拖链“K” 1-KSH-17VL-50 (国盛化学)



GLM20CP

基本规格

项目		电机形式		S / 2S型	M / 2M型
主电路电源电压[V]				AC220	AC220
三菱 驱动器	型号	脉冲		MR-J4-40A-RJJ021	MR-J4-70A-RJJ021
		SSCNET III/H		MR-J4-40B-RJJ021	MR-J4-70B-RJJ021
	容量[W]			400	750
松下 驱动器	型号	EtherCAT		MCDLT35BM	MDDLT45BM
	额定输出电流[Arms]			4.1	5.2
高创 驱动器	型号	脉冲		CDHD2-0032AAP1	CDHD2-0062AAP1
		EtherCAT		CDHD2-0032AEC2	CDHD2-0062AEC2
	额定输出电流[Arms]			3	6
最大推力 ^{※1} [N]				318.9	637.9
额定推力 ^{※1} [N]				126.6	253.1
参考可搬运质量 ^{※2} [kg]				42.4	88.3

※1 在周围温度为 20℃的环境下，电枢绕组平均温度为 100℃时的数值。

※2 参考可搬运质量为加速度 0.5G 时的可搬运质量。动作速度、加减速等规格受负荷质量的限制。

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

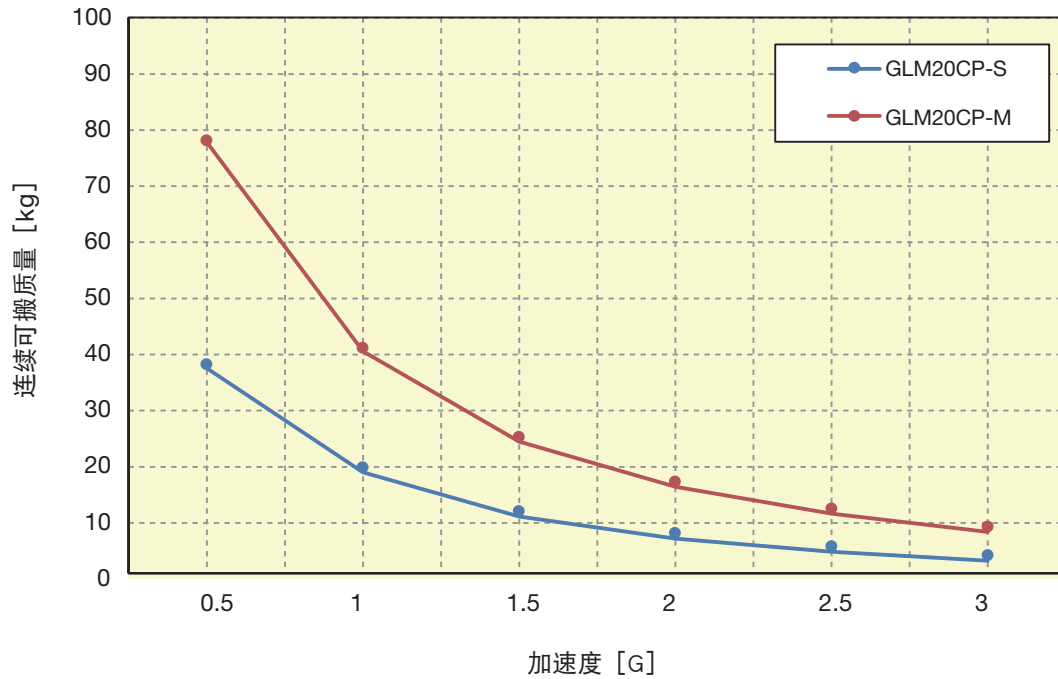
GLM
25CP

项目	编码器		增量式				绝对式						
			光学式		磁力式		光学式						
	RU2C	RU2D	RU2F	TMD1	MR2L	MR5L	L2M1	AB5M	L2P1	AB5P	L2B1	AB5E	AB5B
分辨率 [μm]	1	0.5	0.1	1	1	5	0.01	0.05	0.01	0.05	0.01	0.05	0.05
反复定位精度 [μm]	±1			±1	±1	±5	±1						
最高速度 ^{※3} [m/s]	3	2	0.4	3			3						
适配驱动器	三菱, 松下, 高创						三菱	松下	高创				

※3 增量式编码器时，最高速度随分辨率的变化而变化。绝对式编码器时，最高速度不随分辨率的变化而变化。

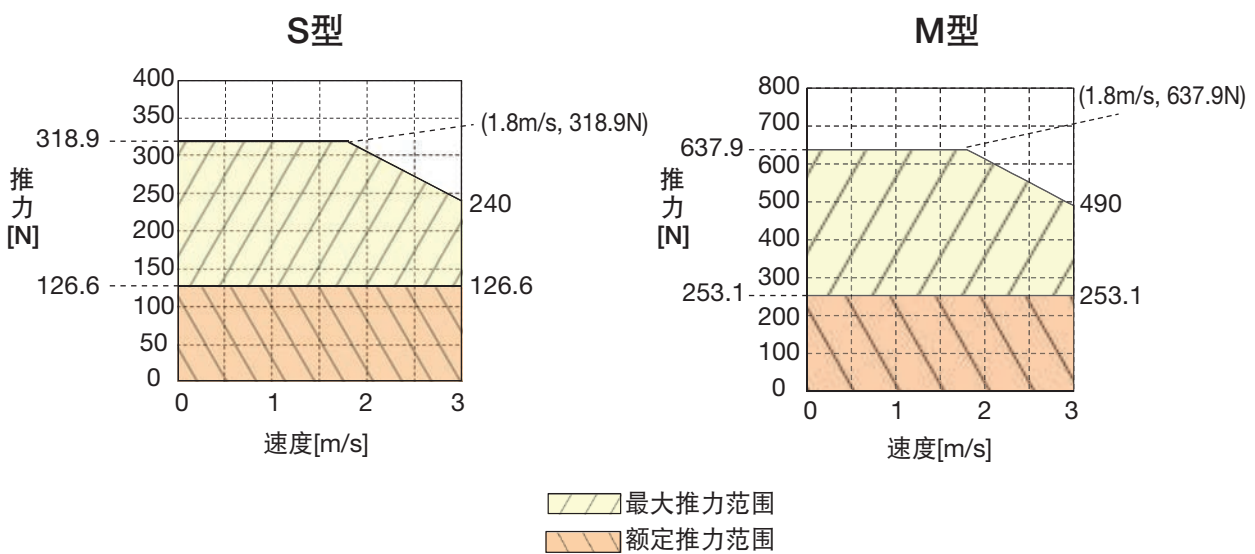
例：电机型式…S型、驱动器…M440A、分辨率…1 μm 时，最高速度为 3 m/s

连续可搬质量 · 加速度



※ 最高速度1m/s, 行程1m, 占空比为50%时的可搬送质量。

推力 · 速度特性



型号

GLM
15CP

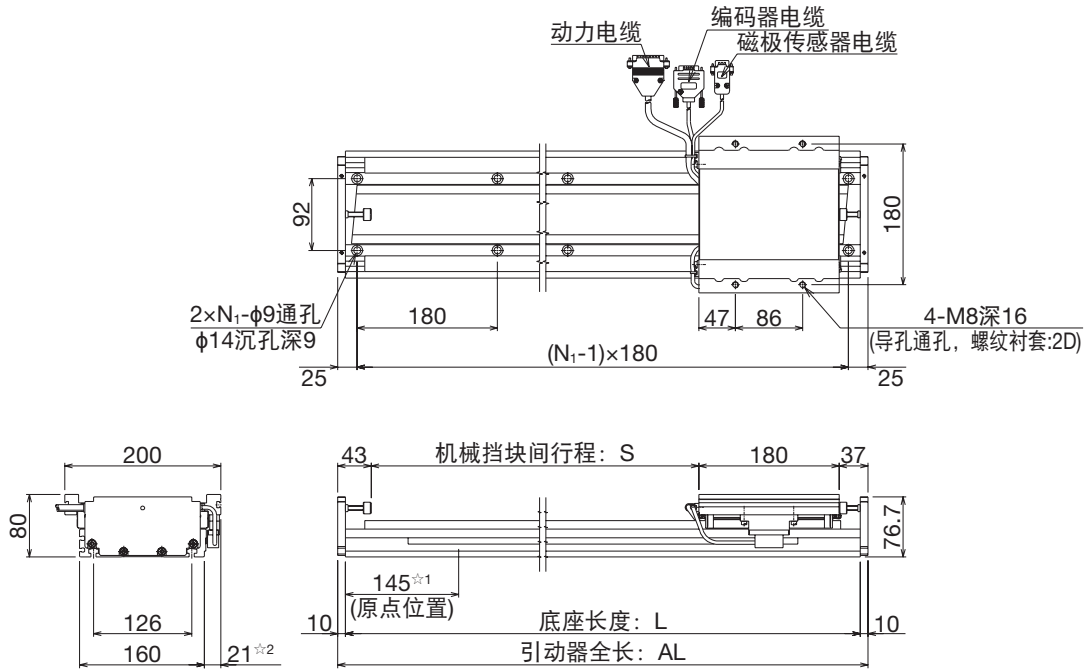
GLM
20CP

GLM
25CP

GLM20CP

尺寸图

S 型



- ☆1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 6.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程 ^{※1} [mm]	130	310	490	670	850	1030	1210	1390	1570	1750	1930	2110	2290	2470	2650	2830	3010	3190	3370	3550	3730	3910	4090	
S 机械挡块间行程[mm]	150	330	510	690	870	1050	1230	1410	1590	1770	1950	2130	2310	2490	2670	2850	3030	3210	3390	3570	3750	3930	4110	
L 底座长度[mm]	390	570	750	930	1110	1290	1470	1650	1830	2010	2190	2370	2550	2730	2910	3090	3270	3450	3630	3810	3990	4170	4350	
AL 引动器全长[mm]	410	590	770	950	1130	1310	1490	1670	1850	2030	2210	2390	2570	2750	2930	3110	3290	3470	3650	3830	4010	4190	4370	
N ₁ 每排的安装孔数	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	
滑座质量 ^{※2} [kg]	4.1																							
铝制基座质量[kg]	6.7	9.7	12.7	15.7	18.7	21.7	24.7	27.7	30.8	33.8	36.8	39.8	42.8	45.8	48.8	51.8	54.8	57.8	60.8	63.8	66.8	69.8	72.8	
本体质量 ^{※3} [kg]	无外罩	10.8	13.8	16.8	19.8	22.8	25.8	28.8	31.8	34.9	37.9	40.9	43.9	46.9	49.9	52.9	55.9	58.9	61.9	64.9	67.9	70.9	73.9	76.9
	带铝板外罩	11.1	14.3	17.4	20.6	23.7	26.9	30.0	33.2	36.3	39.4	42.6	45.7	48.9	52.0	-	-	-	-	-	-	-	-	-

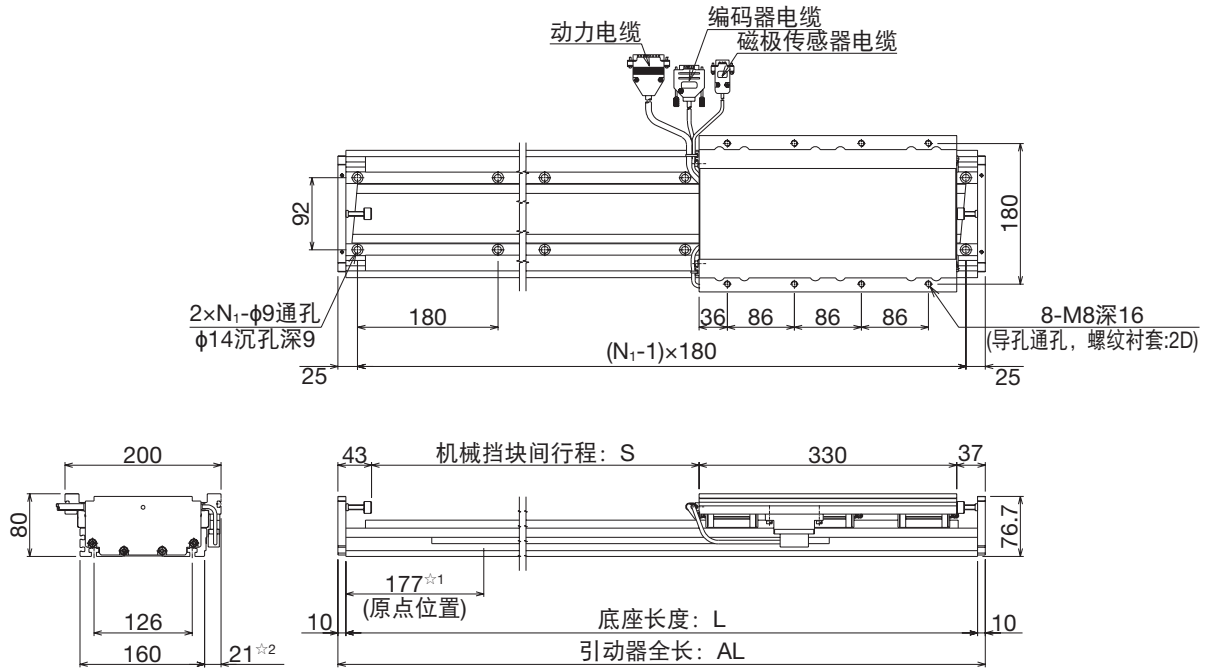
※1. 对于行程 130mm 时，基座中间的部分安装孔不能使用。此情况下，请使用基座安装用螺母，通过 T 型沟槽来固定基座。

※2. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※3. 本体质量，不包含传感器，端子 BOX、拖链、搬送部件的质量。

尺寸图

M 型



- ☆ 1. [编码器 / 分辨率] 选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
- [编码器 / 分辨率] 选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
- [编码器 / 分辨率] 选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. [编码器 / 分辨率] 选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 6.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程[mm]	160	340	520	700	880	1060	1240	1420	1600	1780	1960	2140	2320	2500	2680	2860	3040	3220	3400	3580	3760	3940	
S	机械挡块间行程[mm]	180	360	540	720	900	1080	1260	1440	1620	1800	1980	2160	2340	2520	2700	2880	3060	3240	3420	3600	3780	3960
L	底座长度[mm]	570	750	930	1110	1290	1470	1650	1830	2010	2190	2370	2550	2730	2910	3090	3270	3450	3630	3810	3990	4170	4350
AL	引动器全长[mm]	590	770	950	1130	1310	1490	1670	1850	2030	2210	2390	2570	2750	2930	3110	3290	3470	3650	3830	4010	4190	4370
N ₁	每排的安装孔数	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25
滑座质量 ^{※1} [kg]		7.2																					
铝制基座质量[kg]		9.7	12.7	15.7	18.7	21.7	24.7	27.7	30.8	33.8	36.8	39.8	42.8	45.8	48.8	51.8	54.8	57.8	60.8	63.8	66.8	69.8	72.8
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	16.9	19.9	22.9	25.9	28.9	31.9	34.9	38.0	41.0	44.0	47.0	50.0	53.0	56.0	59.0	62.0	65.0	68.0	71.0	74.0	77.0	80.0
	带铝板外罩	17.4	20.5	23.7	26.8	30.0	33.1	36.3	39.4	42.5	45.7	48.8	52.0	55.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-

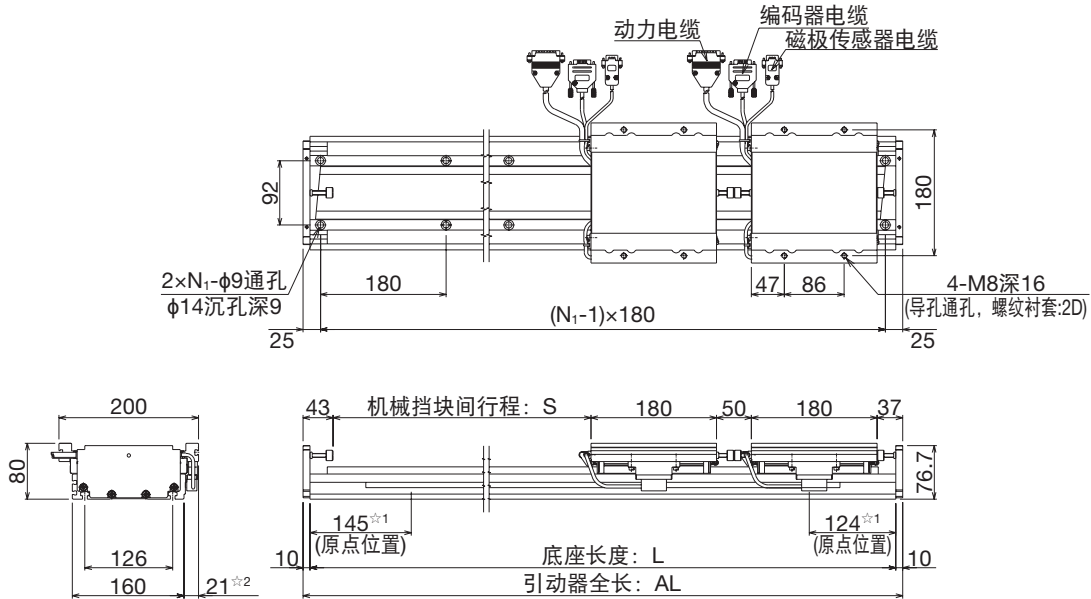
※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

GLM20CP

尺寸图

2S 型



- ☆1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 6.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

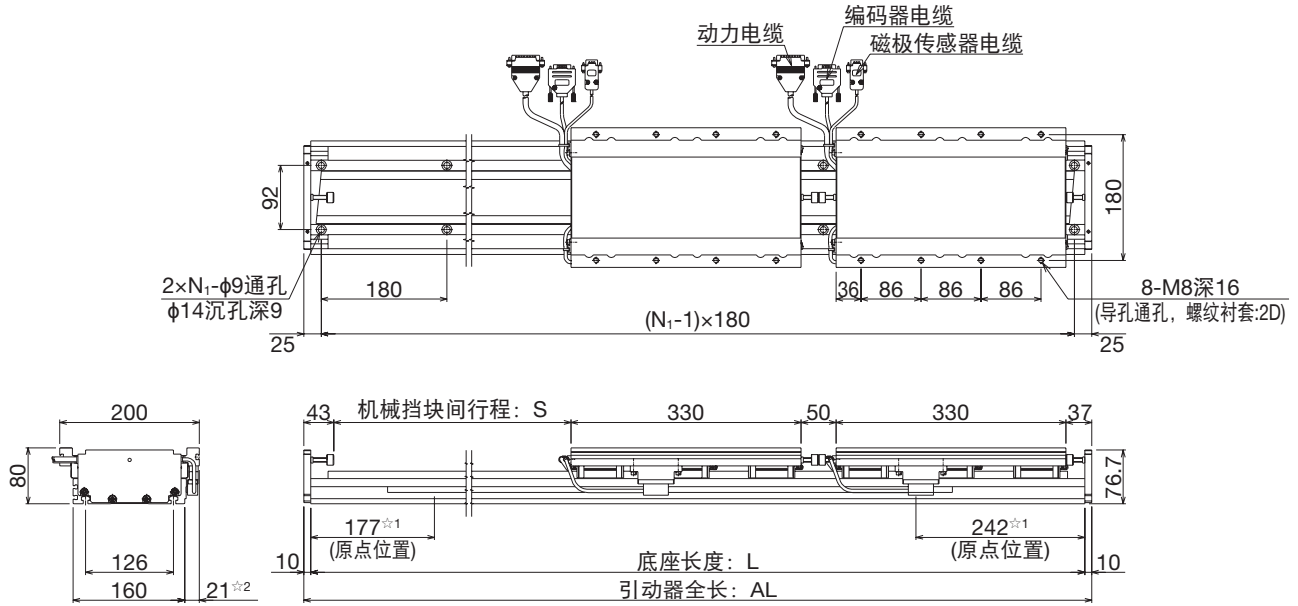
行程[mm]	260	440	620	800	980	1160	1340	1520	1700	1880	2060	2240	2420	2600	2780	2960	3140	3320	3500	3680	3860	
S 机械挡块间行程[mm]	280	460	640	820	1000	1180	1360	1540	1720	1900	2080	2260	2440	2620	2800	2980	3160	3340	3520	3700	3880	
L 底座长度[mm]	750	930	1110	1290	1470	1650	1830	2010	2190	2370	2550	2730	2910	3090	3270	3450	3630	3810	3990	4170	4350	
AL 引动器全长[mm]	770	950	1130	1310	1490	1670	1850	2030	2210	2390	2570	2750	2930	3110	3290	3470	3650	3830	4010	4190	4370	
N_1 每排的安装孔数	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	
滑座质量 ^{※1} [kg]	2×4.1																					
铝制基座质量[kg]	12.7	15.7	18.7	21.7	24.7	27.7	30.8	33.8	36.8	39.8	42.8	45.8	48.8	51.8	54.8	57.8	60.8	63.8	66.8	69.8	72.8	
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	20.9	23.9	26.9	29.9	32.9	35.9	39.0	42.0	45.0	48.0	51.0	54.0	57.0	60.0	63.0	66.0	69.0	72.0	75.0	78.0	81.0
	带铝板外罩	21.5	24.7	27.8	31.0	34.1	37.3	40.4	43.5	46.7	49.8	53.0	56.1	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

尺寸图

2M 型



- ☆ 1. [编码器 / 分辨率] 选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
- [编码器 / 分辨率] 选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
- [编码器 / 分辨率] 选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. [编码器 / 分辨率] 选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 6.25mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程 ^{※1} [mm]	140	320	500	680	860	1040	1220	1400	1580	1760	1940	2120	2300	2480	2660	2840	3020	3200	3380	3560	
S 机械挡块间行程[mm]	160	340	520	700	880	1060	1240	1420	1600	1780	1960	2140	2320	2500	2680	2860	3040	3220	3400	3580	
L 底座长度[mm]	930	1110	1290	1470	1650	1830	2010	2190	2370	2550	2730	2910	3090	3270	3450	3630	3810	3990	4170	4350	
AL 引动器全长[mm]	950	1130	1310	1490	1670	1850	2030	2210	2390	2570	2750	2930	3110	3290	3470	3650	3830	4010	4190	4370	
N_1 每排的安装孔数	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	
滑座质量 ^{※2} [kg]	2×7.2																				
铝制基座质量[kg]	15.7	18.7	21.7	24.7	27.7	30.8	33.8	36.8	39.8	42.8	45.8	48.8	51.8	54.8	57.8	60.8	63.8	66.8	69.8	72.8	
本体质量 ^{※3} [kg]	无外罩	30.1	33.1	36.1	39.1	42.1	45.2	48.2	51.2	54.2	57.2	60.2	63.2	66.2	69.2	72.2	75.2	78.2	81.2	84.2	87.2
	带铝板外罩	30.9	34.0	37.2	40.3	43.5	46.6	49.7	52.9	56.0	59.2	62.3	-	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 对于行程 140mm 时，基座中间的部分安装孔不能使用。此情况下，请使用基座安装用螺母，通过 T 型沟槽来固定基座。

※2. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

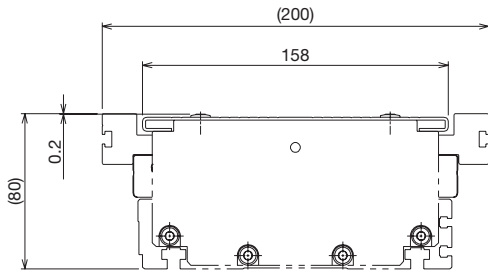
※3. 本体质量，不包含传感器，端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

GLM20CP

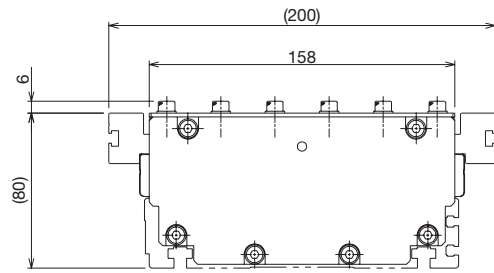
安装外罩时的尺寸、安装传感器的尺寸、T形槽尺寸、安装拖链时的尺寸

外罩

• 铝板外罩

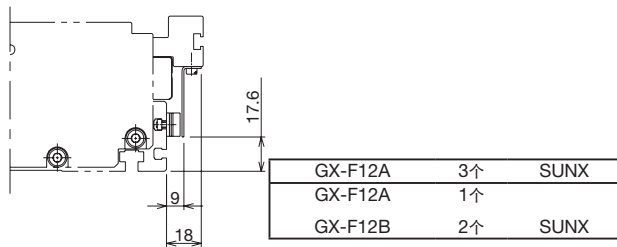


• 薄钢带外罩

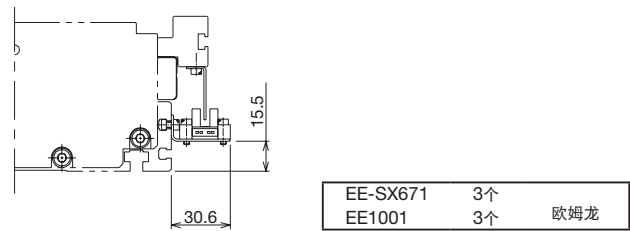


传感器

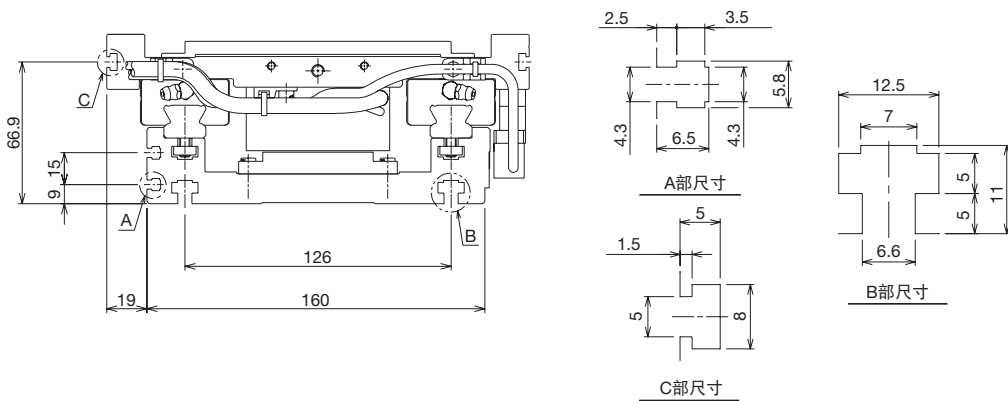
• 接近传感器



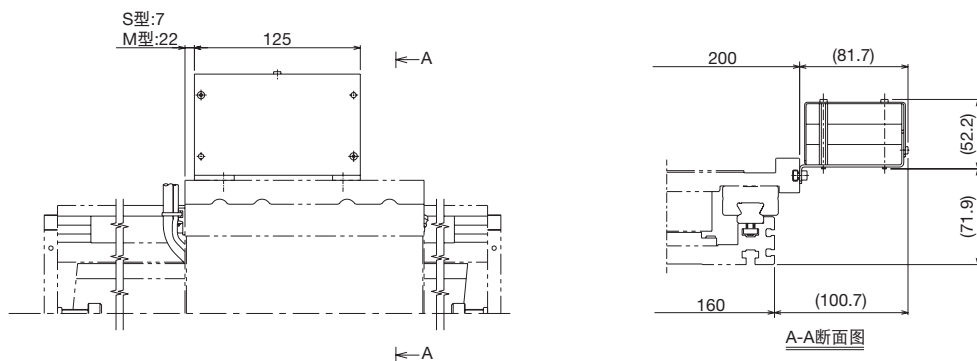
• 光电传感器



T形槽



端子 BOX “M”



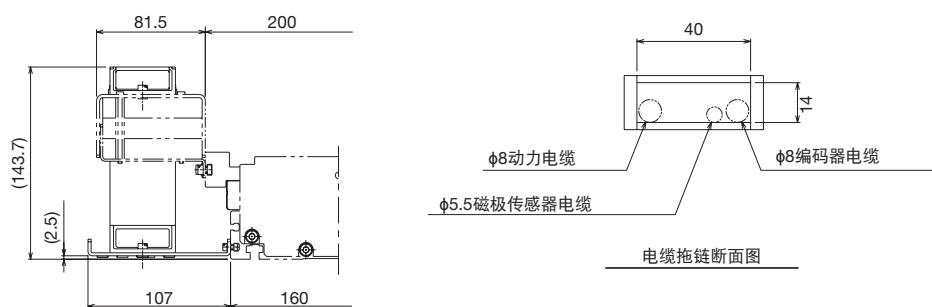
型号

GLM
15CP

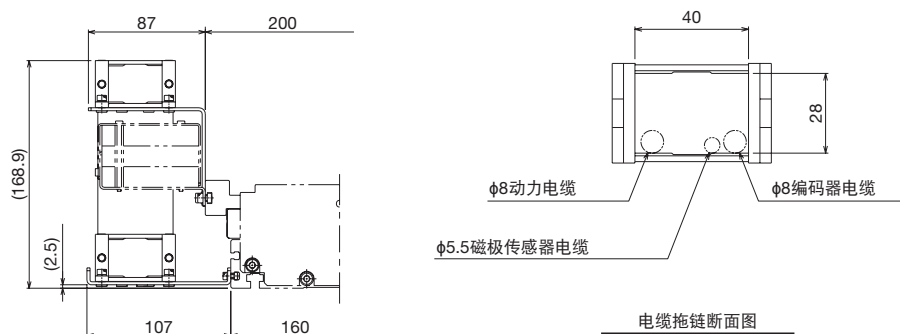
GLM
20CP

GLM
25CP

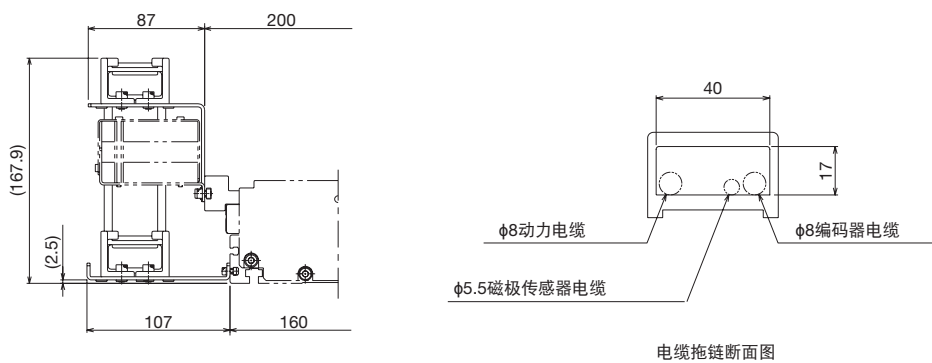
电缆拖链 “C” TKP18H14-30W40R50TC (椿本链条)



电缆拖链 “Q” E6.29.040.055.0 (igus)



电缆拖链 “K” 1-KSH-17VL-50 (国盛化学)



型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

GLM25CP

基本规格 (AC220)

项目		电机形式	S / 2S型	M / 2M型	L / 2L型
主电路电源电压[V]			AC220	AC220	AC220
三菱驱动器	型号	脉冲	MR-J4-70A-RJJ021	MR-J4-70A-RJJ021	MR-J4-200A-RJJ021
		SSCNET III/H	MR-J4-70B-RJJ021	MR-J4-70B-RJJ021	MR-J4-200B-RJJ021
	容量[W]		750	750	2000
松下驱动器	型号	EtherCAT	MDDL45BM	MDDL45BM	MDDL55BM
	额定输出电流[Arms]		5.2	5.2	9.3
高创驱动器	型号	脉冲	CDHD2-0062AAP1	CDHD2-0062AAP1	CDHD2-0102AAP1
		EtherCAT	CDHD2-0062AEC2	CDHD2-0062AEC2	CDHD2-0102AEC2
	额定输出电流[Arms]		6	6	10
最大推力*1 [N]			805.3	1610.5	3221.1
额定推力*1 [N]			361.3	722.6	1445.3
参考可搬送质量*2 [kg]			110.5	227.7	474.1

*1 在周围温度为 20℃ 的环境下，电枢绕组平均温度为 100℃ 时的数值。

*2 参考可搬送质量为加速度 0.5G 时的可搬送质量。动作速度、加减速等规格受负荷质量的限制。

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

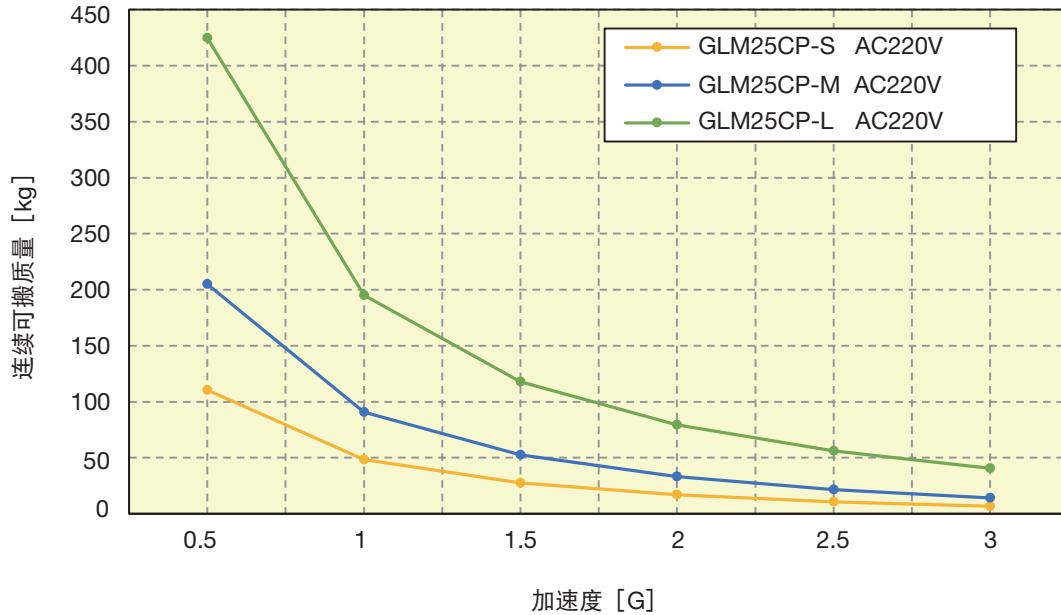
GLM
25CP

项目	编码器	增量式						绝对式						
		光学式			磁力式			光学式						
		RU2C	RU2D	RU2F	TMD1	MR2L	MR5L	L2M1	AB5M	L2P1	AB5P	L2B1	AB5E	AB5B
分辨率 [μm]		1	0.5	0.1	1	1	5	0.01	0.05	0.01	0.05	0.01	0.05	0.05
反复定位精度 [μm]		±1			±1	±1	±5	±1						
最高速度*3 [m/s]	S / 2S型	3	2	0.4	3			3						
	M / 2M型	1.5		0.4	1.5			1.5						
	L / 2L型	1.5		0.4	1.5			1.5						
适配驱动器		三菱, 松下, 高创						三菱		松下		高创		

*3 增量式编码器时，最高速度随分辨率的变化而变化。绝对式编码器时，最高速度不随分辨率的变化而变化。

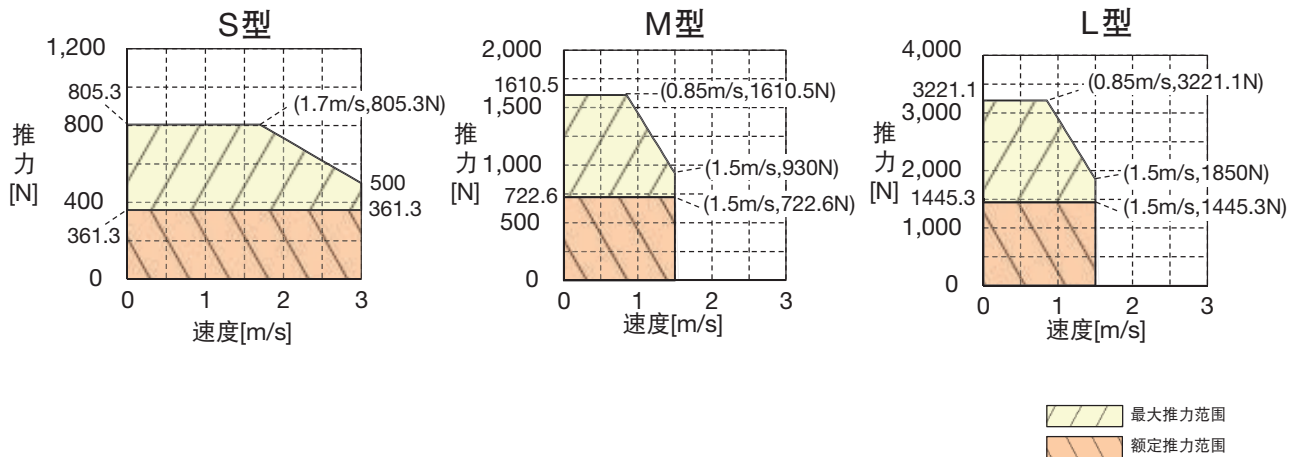
例：电机型式…S型、驱动器…M470A、分辨率…1 μm 时，最高速度为 3 m/s

连续可搬质量 · 加速度 (AC220)



※ 最高速度1m/s, 行程1m, 占空比为50%时的连续可搬送质量。

推力 · 速度特性 (AC220)



型号

GLM 15CP

GLM 20CP

GLM 25CP

GLM25CP

基本规格 (AC380)

项目		电机形式	S / 2S型	M / 2M型	L / 2L型
主电路电源电压[V]			AC380	AC380	AC380
三菱 驱动器	型号	脉冲	MR-J4-200A4-RJJ021	MR-J4-200A4-RJJ021	MR-J4-500A4-RJJ021
		SSCNET III/H	MR-J4-200B4-RJJ021	MR-J4-200B4-RJJ021	MR-J4-500B4-RJJ021
	容量[W]		2000	2000	5000
高创 驱动器	型号	脉冲	CDHD-0064DAP1	CDHD-0064DAP1	CDHD-0124DAP1
		EtherCAT	CDHD-0064DEC2	CDHD-0064DEC2	CDHD-0124DEC2
	额定输出电流[Arms]		6	6	12
最大推力*1 [N]			805.3	1610.5	3221.1
额定推力*1 [N]			361.3	722.6	1445.3
参考可搬送质量*2 [kg]			110.5	227.7	474.1

※1 在周围温度为 20℃的环境下，电枢绕组平均温度为 100℃时的数值。

※2 参考可搬送质量为加速度 0.5G 时的可搬送质量。动作速度、加减速等规格受负荷质量的限制。

项目		编码器		增量式						绝对式			
		光学式			磁力式			光学式					
		RU2C	RU2D	RU2F	TMD1	MR2L	MR5L	L2M1	AB5M	L2B1	AB5E	AB5B	
分辨率 [μm]		1	0.5	0.1	1	1	5	0.01	0.05	0.01	0.05	0.05	
反复定位精度 [μm]		±1			±1	±1	±5	±1					
最高速度*3 [m/s]	S / 2S型	3	2	0.4	3			3					
	M / 2M型	3	2	0.4	3			3					
	L / 2L型	3	2	0.4	3			3					
适配驱动器		三菱, 松下, 高创						三菱		高创			

※3 增量式编码器时，最高速度随分辨率的变化而变化。绝对式编码器时，最高速度不随分辨率的变化而变化。

例：电机型式…M型、驱动器…M2KA4、分辨率…1 μm 时，最高速度为 3 m/s

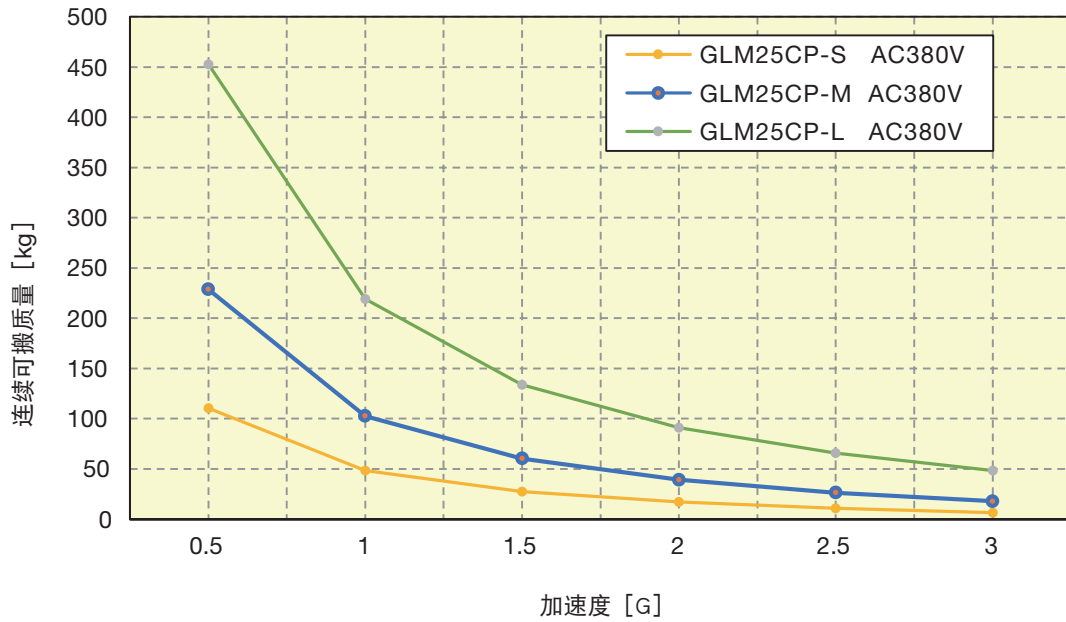
型号

GLM
15CP

GLM
20CP

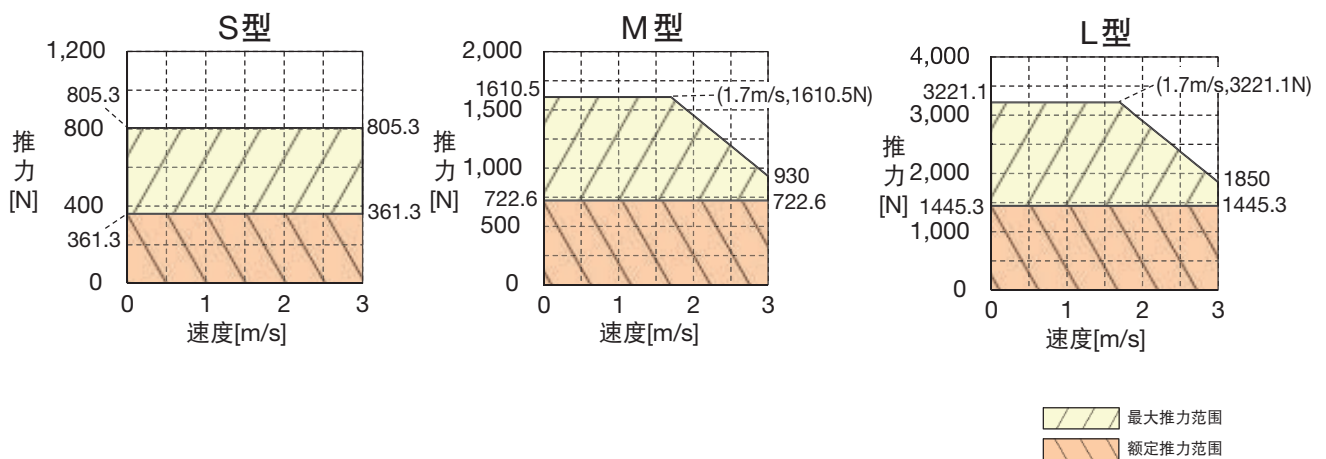
GLM
25CP

连续可搬质量・加速度 (AC380)



※ 最高速度1m/s, 行程1m, 占空比为50%时的连续可搬送质量。

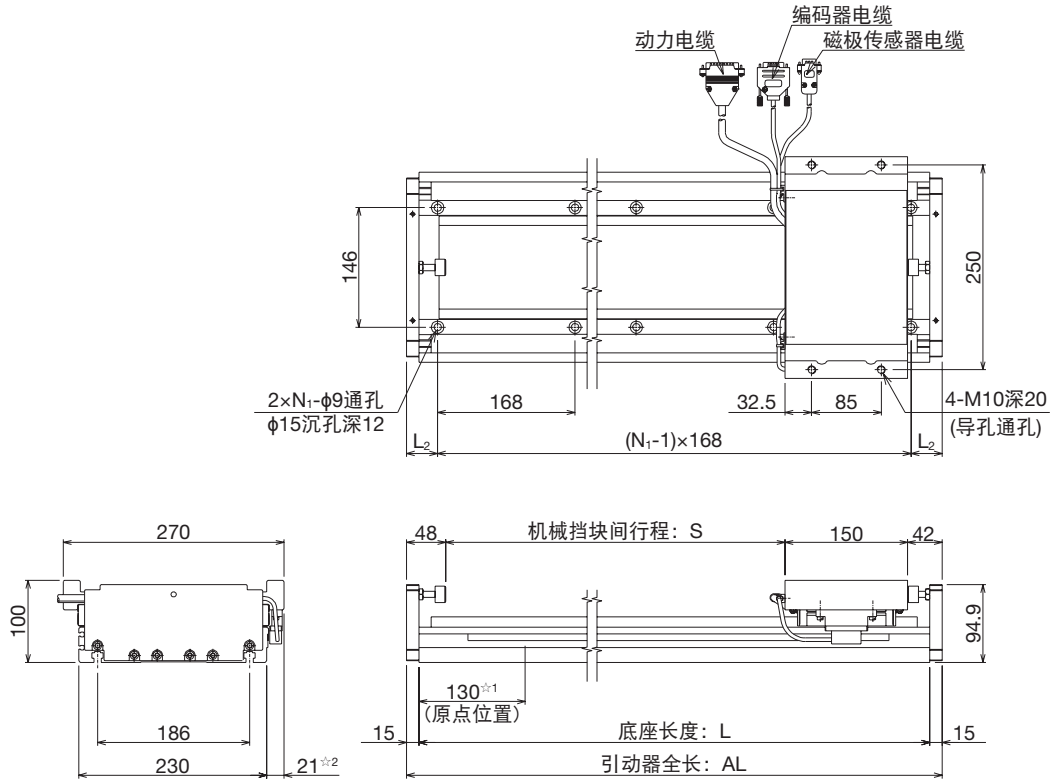
推力・速度特性 (AC380)



GLM25CP

尺寸图

S 型



- ☆ 1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

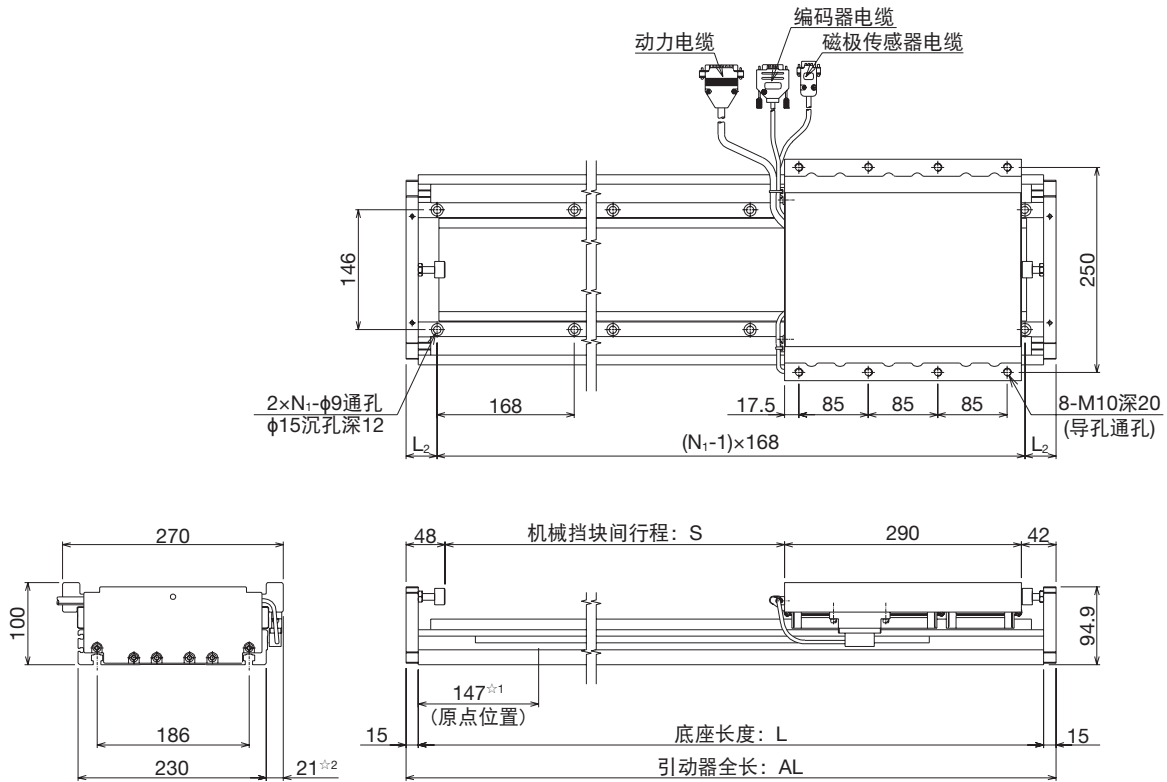
行程[mm]	150	320	490	650	820	990	1160	1330	1490	1660	1830	2000	2170	2330	2500	2670	2840	3010	3170	3340	3510	3680	3850	4010	
S 机械挡块间行程[mm]	170	340	510	670	840	1010	1180	1350	1510	1680	1850	2020	2190	2350	2520	2690	2860	3030	3190	3360	3530	3700	3870	4030	
L 底座长度[mm]	380	550	720	880	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240	
AL 引动器全长[mm]	410	580	750	910	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270	
N_1 每排的安装孔数	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	
L_2 安装孔位置[mm]	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	
滑座质量 ^{*1} [kg]	10.5																								
铝制底座质量[kg]	11.3	16.1	20.7	24.9	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1	
本体质量 ^{*2} [kg]	无外罩	21.8	26.6	31.2	35.4	40.0	44.6	49.4	54.0	58.2	62.8	67.4	72.2	76.8	81.0	85.6	90.2	95.0	99.6	103.8	108.4	113.0	117.8	122.4	126.6
	带铝板外罩	22.7	27.9	32.8	37.3	42.3	47.3	52.5	57.4	61.9	66.9	71.9	77.1	82.0	86.5	91.5	96.5	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部件的质量。

尺寸图

M 型



- ☆ 1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
 ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程[mm]	180	350	510	680	850	1020	1190	1350	1520	1690	1860	2030	2190	2360	2530	2700	2870	3030	3200	3370	3540	3710	3870	
S	机械挡块间行程[mm]	200	370	530	700	870	1040	1210	1370	1540	1710	1880	2050	2210	2380	2550	2720	2890	3050	3220	3390	3560	3730	3890
L	底座长度[mm]	550	720	880	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240
AL	引动器全长[mm]	580	750	910	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270
N ₁	每排的安装孔数	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
L ₂	安装孔位置[mm]	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35
滑座质量 ^{※1} [kg]		20.1																						
铝制基座质量[kg]		16.1	20.7	24.9	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	36.2	40.8	45.0	49.6	54.2	59.0	63.6	67.8	72.4	77.0	81.8	86.4	90.6	95.2	99.8	104.6	109.2	113.4	118.0	122.6	127.4	132.0	136.2
	带铝板外罩	37.4	42.4	46.9	51.9	56.9	62.0	67.0	71.5	76.5	81.5	86.6	91.6	96.1	101.1	106.1	-	-	-	-	-	-	-	-

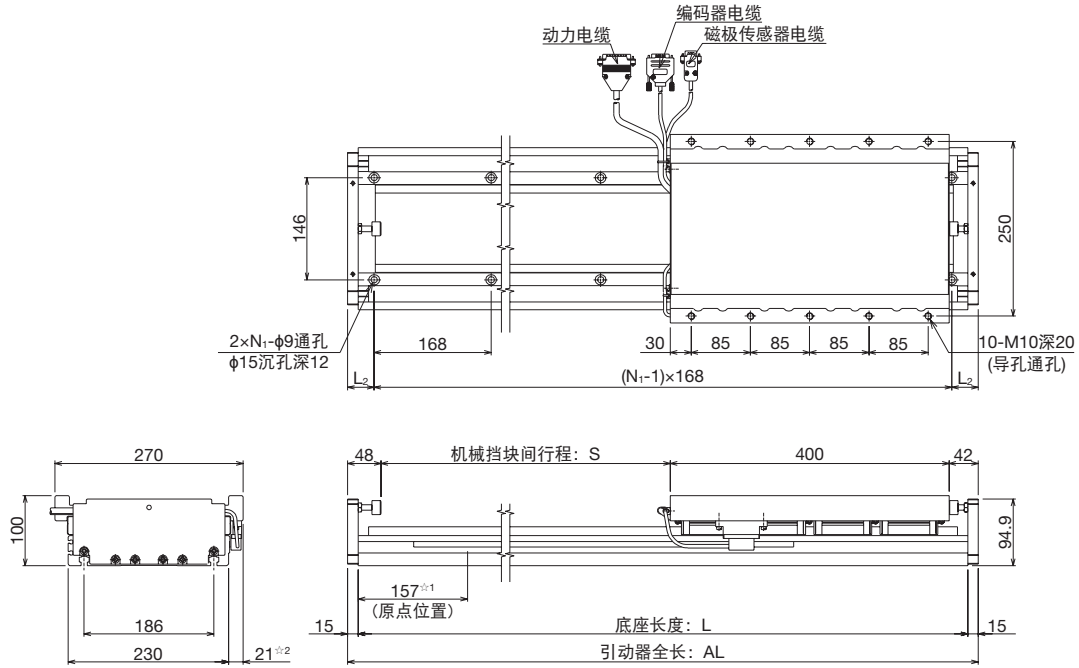
※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬运部品的质量。

GLM25CP

尺寸图

L 型



- ☆1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

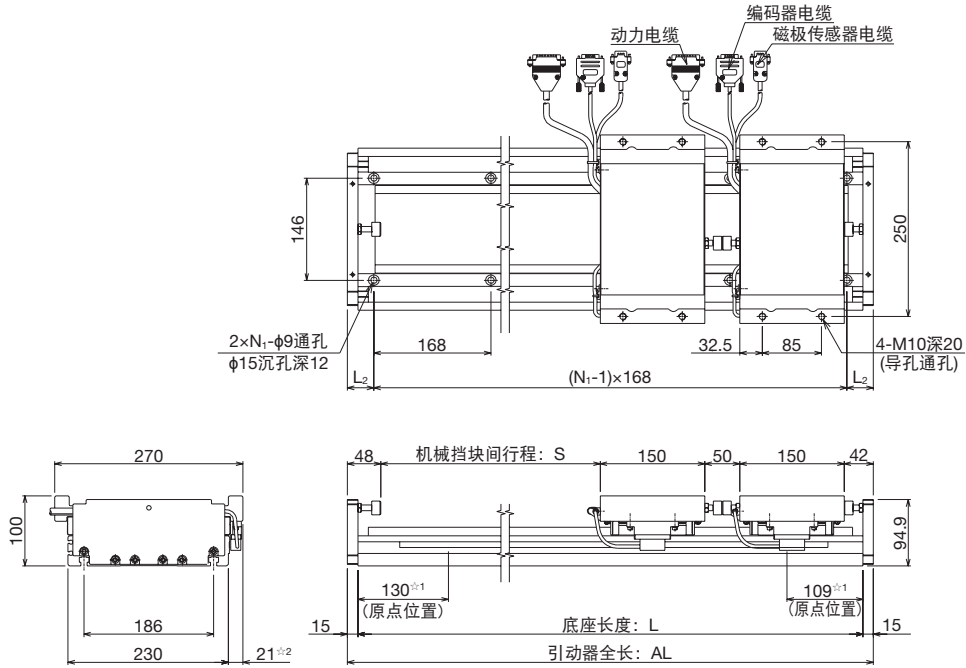
行程[mm]	240	400	570	740	910	1080	1240	1410	1580	1750	1920	2080	2250	2420	2590	2760	2920	3090	3260	3430	3600	3760	
S	机械挡块间行程[mm]	260	420	590	760	930	1100	1260	1430	1600	1770	1940	2100	2270	2440	2610	2780	2940	3110	3280	3450	3620	3780
L	底座长度[mm]	720	880	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240
AL	引动器全长[mm]	750	910	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270
N ₁	每排的安装孔数	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
L ₂	安装孔位置[mm]	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35
滑座质量*1[kg]		31.3																					
铝制基座质量[kg]		20.7	24.9	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1
本体质量*2[kg]	无外罩	52.0	56.2	60.8	65.4	70.2	74.8	79.0	83.6	88.2	93.0	97.6	101.8	106.4	111.0	115.8	120.4	124.6	129.2	133.8	138.6	143.2	147.4
	带铝板外罩	53.6	58.1	63.1	68.1	73.2	78.2	82.7	87.7	92.7	97.9	102.8	107.3	112.3	117.3	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

尺寸图

2S 型



- ☆1. 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程 ^{※1} [mm]	120	290	450	620	790	960	1130	1290	1460	1630	1800	1970	2130	2300	2470	2640	2810	2970	3140	3310	3480	3650	3810	
S	机械挡块间行程[mm]	140	310	470	640	810	980	1150	1310	1480	1650	1820	1990	2150	2320	2490	2660	2830	2990	3160	3330	3500	3670	3830
L	底座长度[mm]	550	720	880	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240
AL	引动器全长[mm]	580	750	910	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270
N ₁	每排的安装孔数	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26
L ₂	安装孔位置[mm]	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35
滑座质量 ^{※2} [kg]		2×10.5																						
铝制底座质量[kg]		16.1	20.7	24.9	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1
本体质量 ^{※3} [kg]	无外罩	37.1	41.7	45.9	50.5	55.1	59.9	64.5	68.7	73.3	77.9	82.7	87.3	91.5	96.1	100.7	105.5	110.1	114.3	118.9	123.5	128.3	132.9	137.1
	带铝板外罩	38.3	43.3	47.8	52.8	57.8	62.9	67.9	72.4	77.4	82.4	87.5	92.5	97.0	102.0	107.0	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 对于行程 120mm 时，底座中间的部分安装孔不能使用。此情况下，请使用底座安装用螺母，通过 T 型沟槽来固定底座。

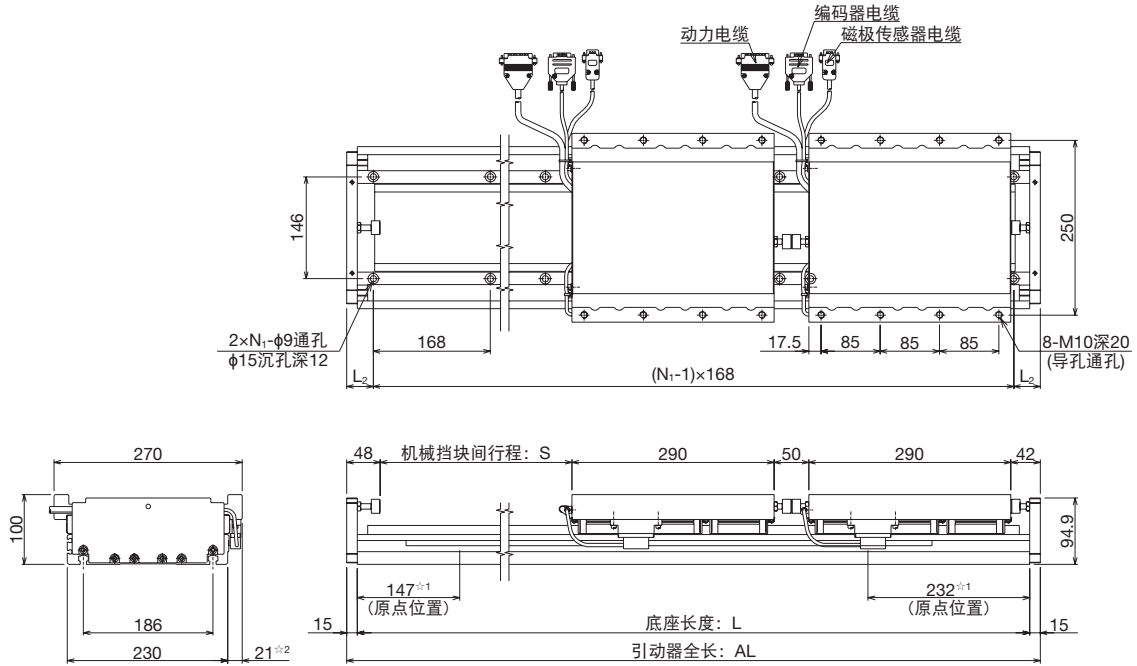
※2. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※3. 本体质量，不包含传感器，端子 BOX、拖链、搬送部件的质量。

GLM25CP

尺寸图

2M 型



- ☆1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
 • 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

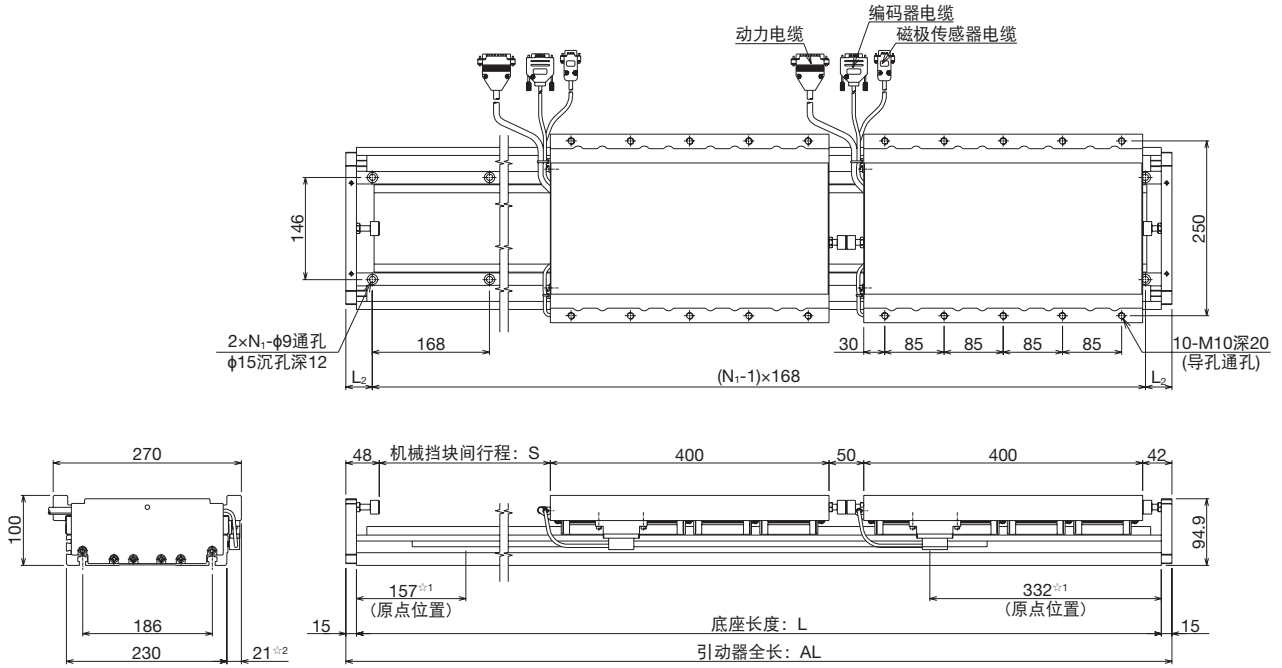
行程[mm]	170	340	510	680	850	1010	1180	1350	1520	1690	1850	2020	2190	2360	2530	2690	2860	3030	3200	3370	3530	
S 机械挡块行程[mm]	190	360	530	700	870	1030	1200	1370	1540	1710	1870	2040	2210	2380	2550	2710	2880	3050	3220	3390	3550	
L 底座长度[mm]	880	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240	
AL 驱动器全长[mm]	910	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270	
N ₁ 每排的安装孔数	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	
L ₂ 安装孔位置[mm]	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	
滑座质量 ^{※1} [kg]	2×20.1																					
铝制基座质量[kg]	24.9	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1	
本体质量 ^{※2} [kg]	无外罩	65.0	69.6	74.2	79.0	83.6	87.8	92.4	97.0	101.8	106.4	110.6	115.2	119.9	124.7	129.2	133.4	138	142.7	147.5	152.1	156.2
	带铝板外罩	67.0	71.9	76.9	82.1	87.0	91.6	96.5	101.5	106.7	111.6	116.2	121.1	126.1	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

※2. 本体质量，不包含传感器、端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

尺寸图

2L 型



- ☆ 1. • 「编码器 / 分辨率」选择 RU2C、RU2D、RU2F 时，编码器设有外置原点，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器有外置原点以及内置原点两种形式，出货时两种形式随机，不影响性能，原点位置如图所示；
- 「编码器 / 分辨率」选择 TMD1 时，编码器本身无原点，如需要请选用光电传感器或者接近传感器设置原点位置。
- ☆ 2. 「编码器 / 分辨率」选择 MR2L、MR5L 时，编码器会超出工作台 5.75mm

型号

GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

尺寸表

行程 ^{※1} [mm]	120	290	460	630	790	960	1130	1300	1470	1630	1800	1970	2140	2310	2470	2640	2810	2980	3150	3310	
S 机械挡块间行程[mm]	140	310	480	650	810	980	1150	1320	1490	1650	1820	1990	2160	2330	2490	2660	2830	3000	3170	3330	
L 底座长度[mm]	1050	1220	1390	1560	1720	1890	2060	2230	2400	2560	2730	2900	3070	3240	3400	3570	3740	3910	4080	4240	
AL 引动器全长[mm]	1080	1250	1420	1590	1750	1920	2090	2260	2430	2590	2760	2930	3100	3270	3430	3600	3770	3940	4110	4270	
N ₁ 每排的安装孔数	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	
L ₂ 安装孔位置[mm]	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	36	37	38	39	35	
滑座质量 ^{※2} [kg]	2×31.3																				
铝制基座质量[kg]	29.5	34.1	38.9	43.5	47.7	52.3	56.9	61.7	66.3	70.5	75.1	79.7	84.5	89.1	93.3	97.9	102.5	107.3	111.9	116.1	
本体质量 ^{※3} [kg]	无外罩	92.1	96.7	101.5	106.1	110.3	114.9	119.5	124.3	128.9	133.1	137.7	142.3	147.1	151.7	155.9	160.5	165.1	169.9	174.5	178.7
	带铝板外罩	94.4	99.4	104.5	109.5	114.0	119.0	124.0	129.1	134.1	138.6	143.6	148.6	-	-	-	-	-	-	-	-

※1. 对于行程 120mm 时，基座中间的部分安装孔不能使用。此情况下，请使用基座安装用螺母，通过 T 型沟槽来固定基座。

※2. 本项表示，带增量光学式线性编码器时的质量。

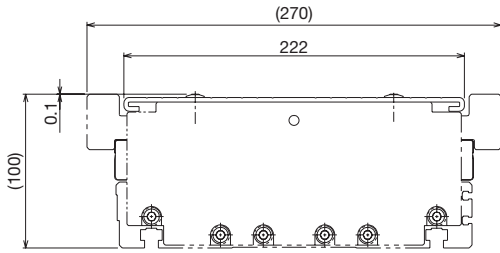
※3. 本体质量，不包含传感器，端子 BOX、拖链、搬送部品的质量。

GLM25CP

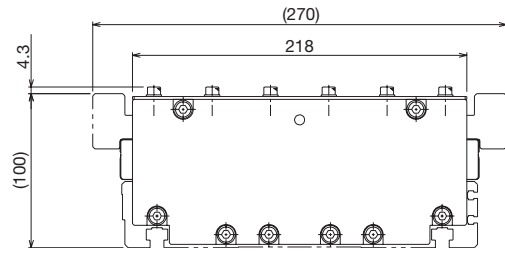
安装外罩时的尺寸、安装传感器的尺寸、T形槽尺寸、安装拖链时的尺寸

外罩

• 铝板外罩

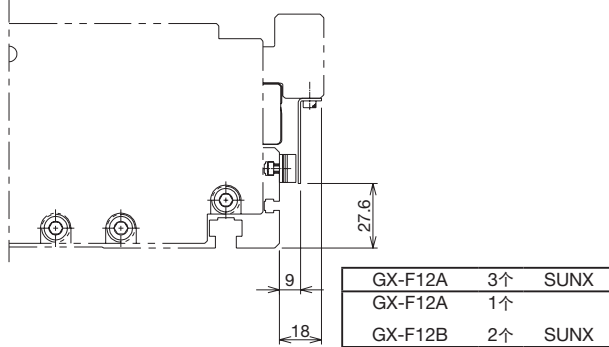


• 薄钢带外罩

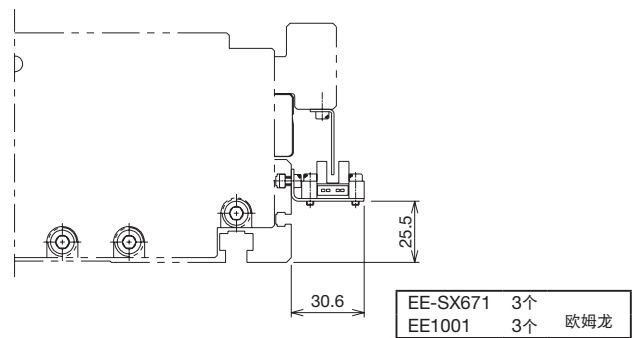


传感器

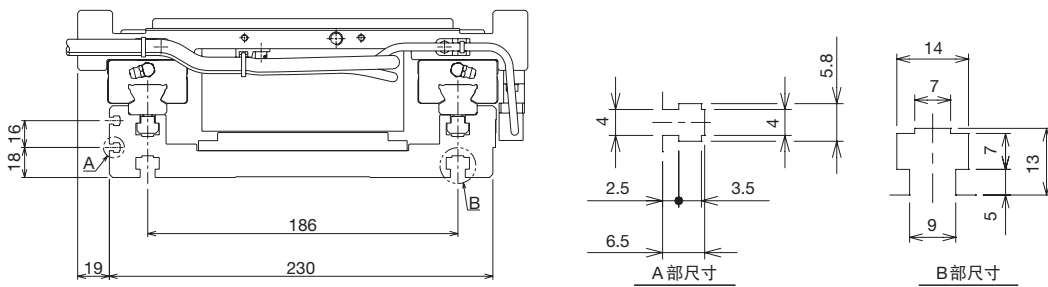
• 接近传感器



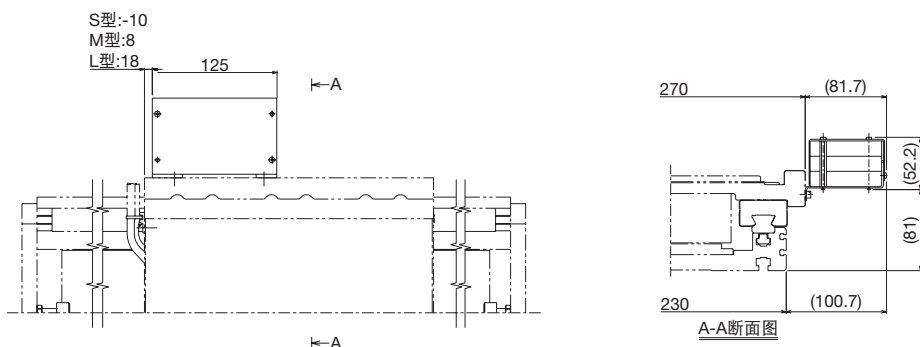
• 光电传感器



T形槽



端子 BOX “M”



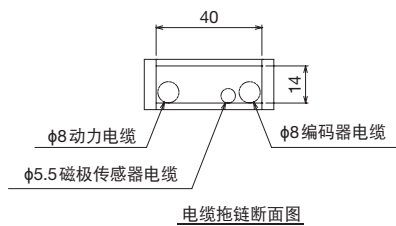
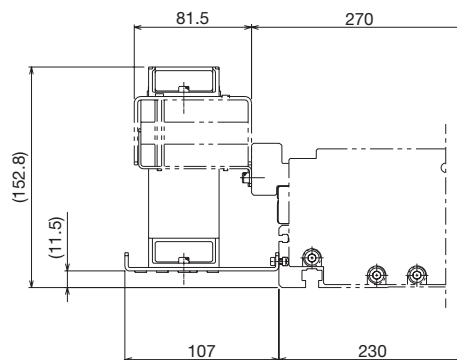
型号

GLM
15CP

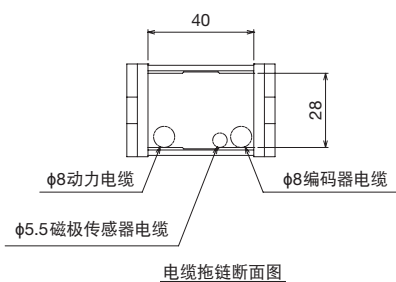
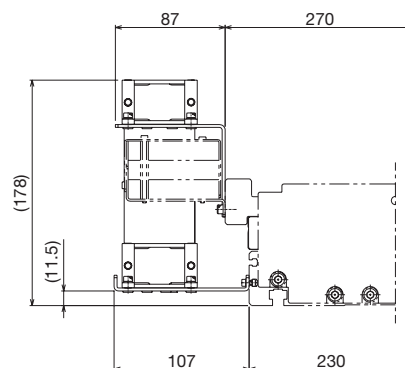
GLM
20CP

GLM
25CP

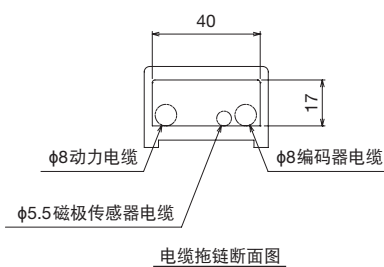
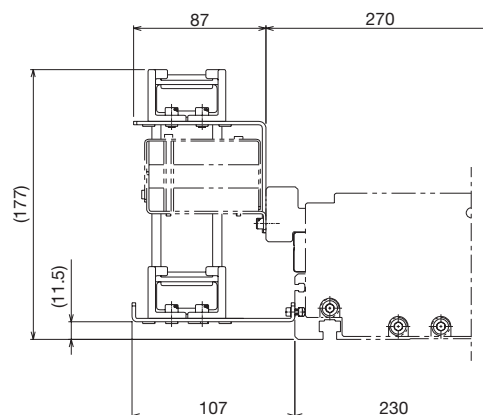
电缆拖链 “C” TKP18H14-30W40R50TC (椿本链条)



电缆拖链 “Q” E6.29.040.055.0 (igus)



电缆拖链 “K” 1-KSH-17VL-50 (国盛化学)



型号

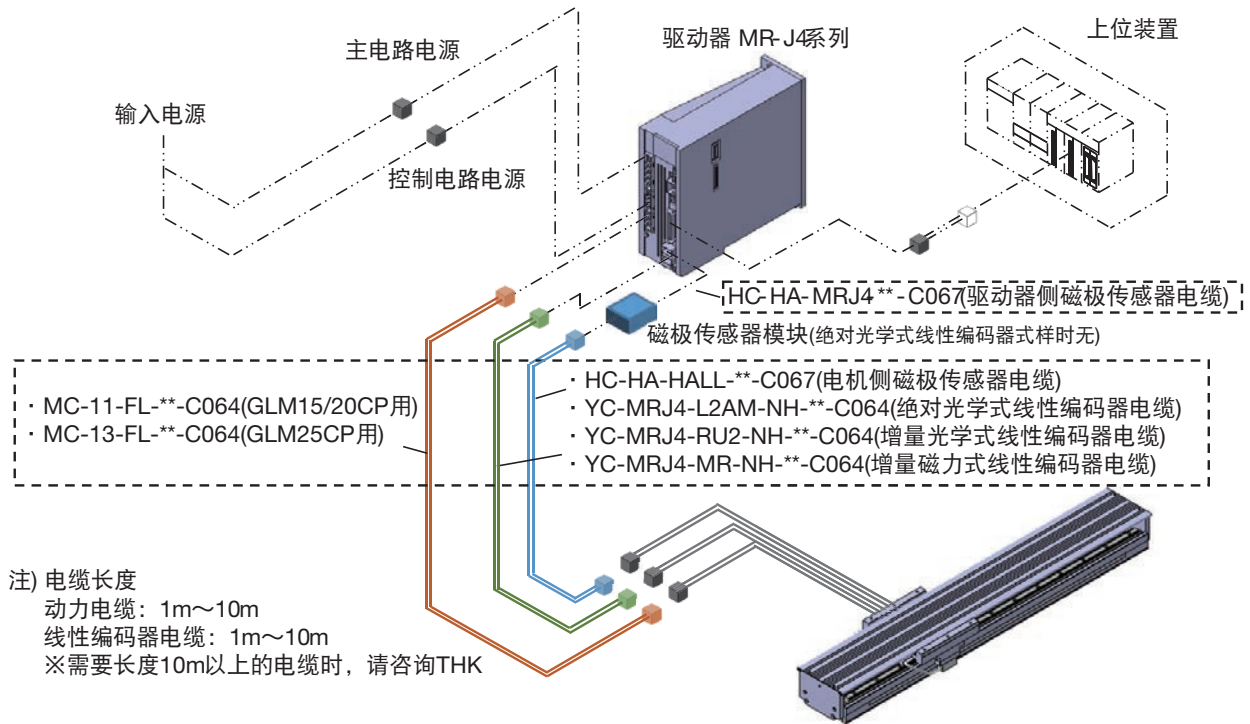
GLM
15CP

GLM
20CP

GLM
25CP

MR-J4 系列

系统构成



型号构成

型号	容量	接口	电压	定制编号	电机种类
MR-J4	200	A	4	RJJ021	GC25S
①	②	③	④	⑤	⑥

驱动器要素

MR-J4	40: 400W
	70: 750W
	200: 2kW
	500: 5kW

A: 通用
B: SSCNET III/H

无记号: AC220V
4: AC380V

引驱动器要素

RJJ021

GC15S: GLM15CP-S用
GC15M: GLM15CP-M用
GC20S: GLM20CP-S用
GC20M: GLM20CP-M用
GC25S: GLM25CP-S用
GC25M: GLM25CP-M用
GC25L: GLM25CP-L用

规格

项目	型号		MR-J4-40A/B-RJJO21	MR-J4-70A/B-RJJO21	MR-J4-200A/B-RJJO21	MR-J4-200A4/B4-RJJO21	MR-J4-500A4/B4-RJJO21
	容量		400W	750W	2kW	2kW	5kW
输出	额定电压		三相 AC 170V			三相 AC 323V	
输入电源	主电路	电压·频率	三相或单相 AC220V ~ 240V、50Hz/60Hz			三相 AC380V ~ 480V、50Hz/60Hz	
		允许的电压变动	三相或单相 AC170V ~ 264V			三相 AC323V ~ 528V	
	控制电路	电压·频率	单相 AC 200V ~ 240V、50Hz/60Hz			三相 AC380V ~ 480V、50Hz/60Hz	
		允许的电压变动	单相 AC 170V ~ 264V			单相 AC323V ~ 528V	
消耗功率		30W			30W	45W	
控制方式		正弦波 PWM 控制 电流控制方式					
机械侧编码器接口		三菱高速串行通信					
接口用电源	电压		DC 24V ± 10%				
	电流容量		0.5A (使用全部输入输出信号时, 包含 CN8 连接器信号)				
USB 通信		与计算机等的连接 (支持 MR Configurator2)					
编码器输出脉冲		支持 (ABZ 相脉冲)					
模拟监视		2 通道					
保护功能		过电流切断、再生过电压切断、过载切断 (电子热继电器)、伺服电机过热保护、编码器异常保护、再生异常保护、欠电压保护、瞬间停电保护、超速保护、误差过大保护、磁极检测保护、线性伺服控制异常保护					
功能安全		STO (IEC/EN 61800-5-2)					
环境条件	环境温度	运行 / 保管	0°C ~ 55°C (无结冻) / -20°C ~ 65°C (无结冻)				
	环境湿度	运行 / 保管	5% ~ 90%RH 以下 (无结露) / 5% ~ 90%RH 以下 (无结露)				
	周围环境		屋内 (无阳光直射)、无腐蚀性气味·可燃性气体·油雾·灰尘等。				
	海拔		海拔 2000m 以下				
振动		5.9m/s ² 、10Hz ~ 55Hz (X、Y、Z 各方向)					
质量		1.0kg	1.4kg	2.1kg	2.1kg	4.3kg	

A型 通用接口

位置控制	最大输入脉冲频率	4Mpulses/s (差动接收器时)、200Kpulses/s (集电极开路时)
	定位反馈脉冲	编码器分辨率 (伺服电机每转的分辨率): 22 位
	指令脉冲倍率	电子齿轮 A/B 倍 A = 1 ~ 16777215、B = 1 ~ 16777215, 1/10 < A/B < 4000
	误差过大	±3 转
	转矩限制	通过参数设定或外部模拟输入进行设定 (DC 0V ~ +10V/ 最大转矩)
速度控制	速度控制范围	模拟速度指令 1: 2000、内部速度指令 1: 5000
	模拟速度指令输入	DC 0V ~ ±10V/ 额定转速 (通过“Pr.PC12”可以变更 10V 时的转速)
	速度变动率	±0.01% 以下 (负载变化: 0% ~ 100%)、0% (电源变化: ±10%) ±0.2% 以下 (环境温度: 25°C ± 10°C) 仅限模拟速度指令时
	转矩限制	通过参数设定或外部模拟输入 (DC 0V ~ +10V/ 最大转矩) 进行设定
转矩控制	模拟转矩指令输入	DC 0V ~ ±8V/ 最大转矩 (输入阻抗: 10kΩ ~ 12kΩ)
	速度限制	通过参数设定或外部模拟输入 (DC 0V ~ ±10V/ 额定转速) 进行设定

B型 SSCNET III/H接口

通信规格	SSCNET III /H
SSCNET III /H 通信周期	0.222ms、0.444ms、0.888ms
通信方式	高速串行通信
通信速度	150Mbps
通信线缆长度	最大 100m

MR-J4 系列

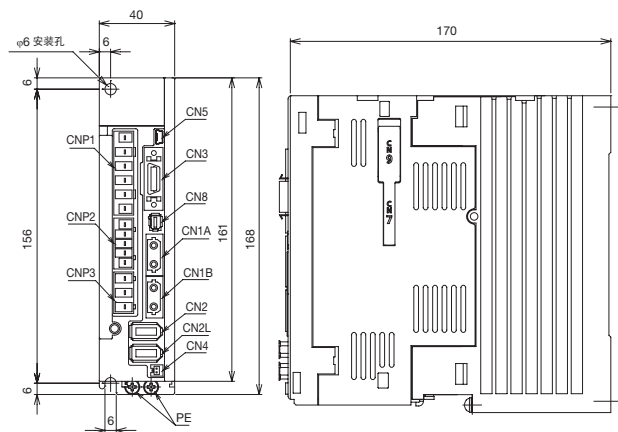
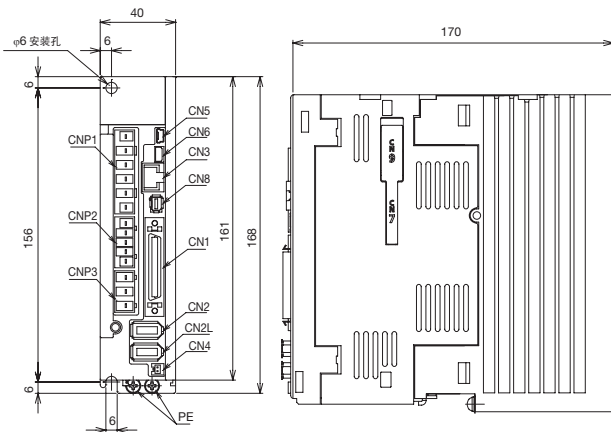
型号一览

容量	电压	引动器	接口形式	驱动器型号
400W	三相或单相 AC220V	GLM15CP-S	通用	MR-J4-40A-RJJ021-GC15S
			SSCNET III /H	MR-J4-40B-RJJ021-GC15S
		GLM20CP-S	通用	MR-J4-40A-RJJ021-GC20S
			SSCNET III /H	MR-J4-40B-RJJ021-GC20S
750W	三相或单相 AC220V	GLM25CP-S	通用	MR-J4-70A-RJJ021-GC25S
			SSCNET III /H	MR-J4-70B-RJJ021-GC25S
		GLM15CP-M	通用	MR-J4-70A-RJJ021-GC15M
			SSCNET III /H	MR-J4-70B-RJJ021-GC15M
		GLM20CP-M	通用	MR-J4-70A-RJJ021-GC20M
			SSCNET III /H	MR-J4-70B-RJJ021-GC20M
		GLM25CP-M	通用	MR-J4-70A-RJJ021-GC25M
			SSCNET III /H	MR-J4-70B-RJJ021-GC25M
2kW	三相或单相 AC220V	GLM25CP-L	通用	MR-J4-200A-RJJ021-GC25L
			SSCNET III /H	MR-J4-200B-RJJ021-GC25L
	GLM25CP-S	通用	MR-J4-200A4-RJJ021-GC25S	
		SSCNET III /H	MR-J4-200B4-RJJ021-GC25S	
	GLM25CP-M	通用	MR-J4-200A4-RJJ021-GC25M	
		SSCNET III /H	MR-J4-200B4-RJJ021-GC25M	
5kW	三相 AC380V	GLM25CP-L	通用	MR-J4-500A4-RJJ021-GC25L
			SSCNET III /H	MR-J4-500B4-RJJ021-GC25L

尺寸图

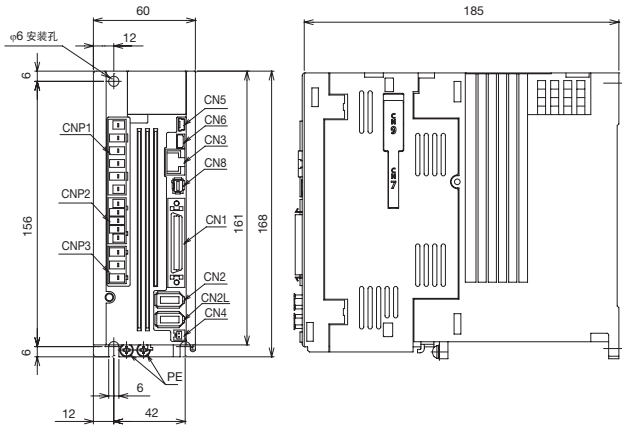
·MR-J4-40A-RJJ021-*****

·MR-J4-40B-RJJ021-*****

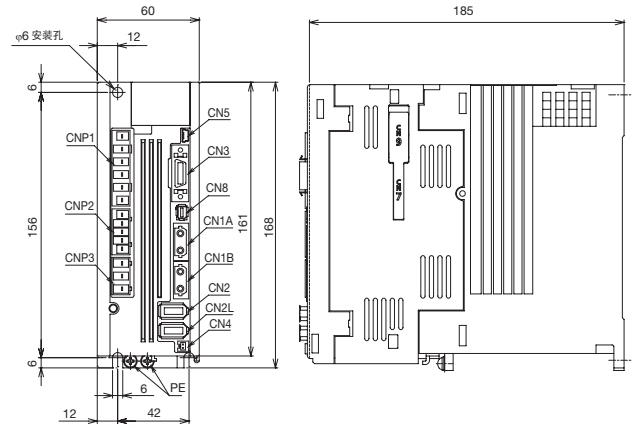


尺寸图

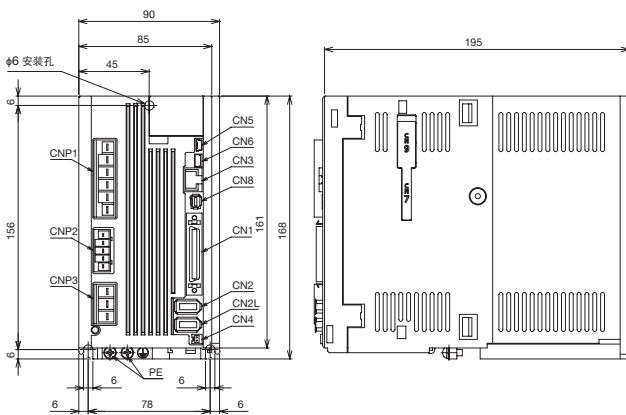
·MR-J4-70A-RJJ021-*****



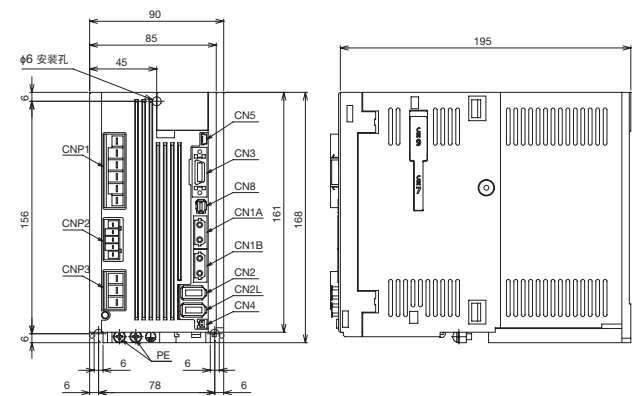
·MR-J4-70B-RJJ021-*****



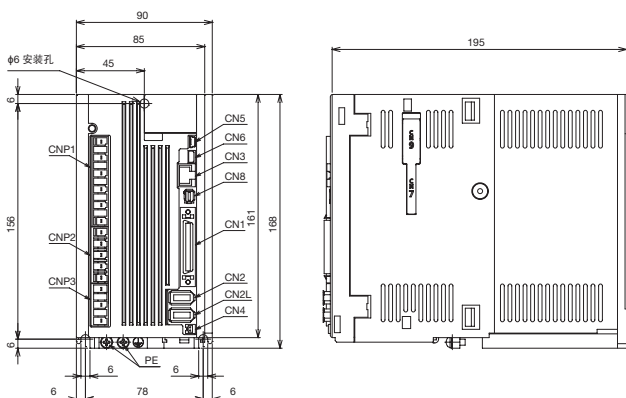
·MR-J4-200A-RJJ021-*****



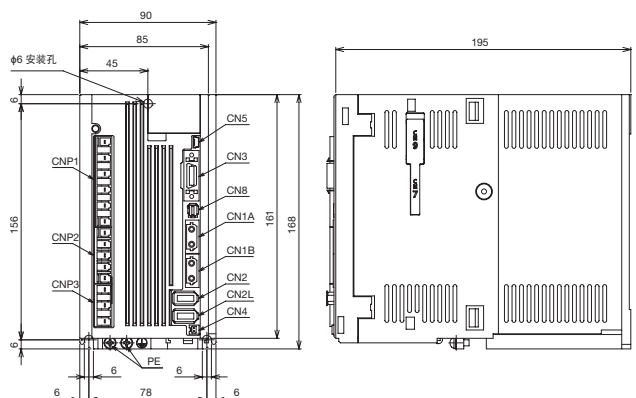
·MR-J4-200B-RJJ021-*****



·MR-J4-200A4-RJJ021-*****

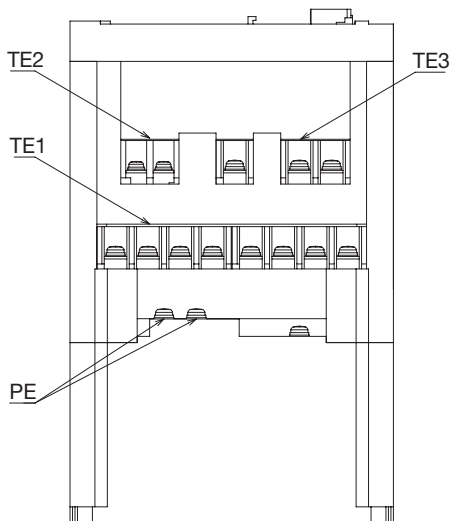
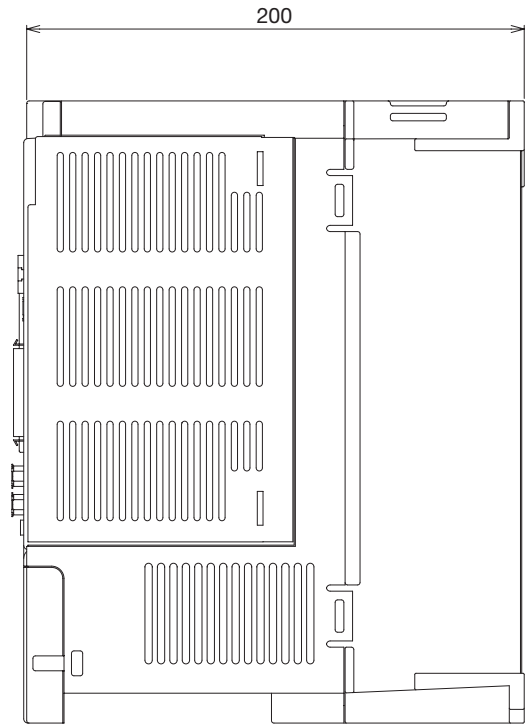
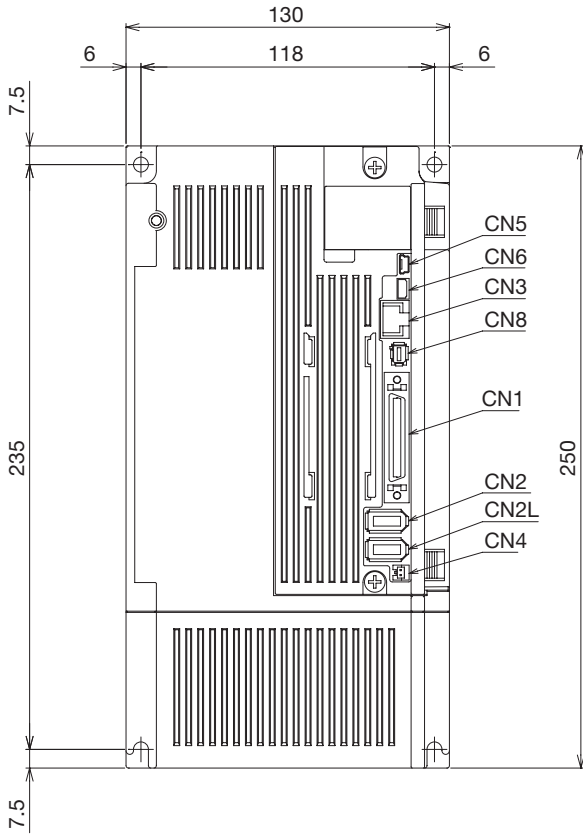


·MR-J4-200B4-RJJ021-*****

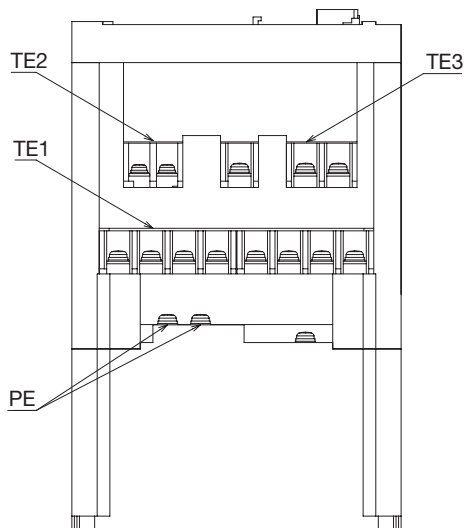
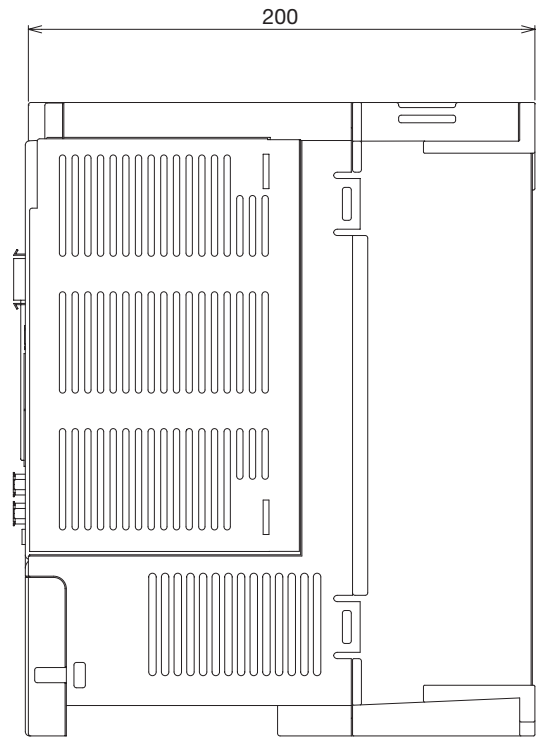
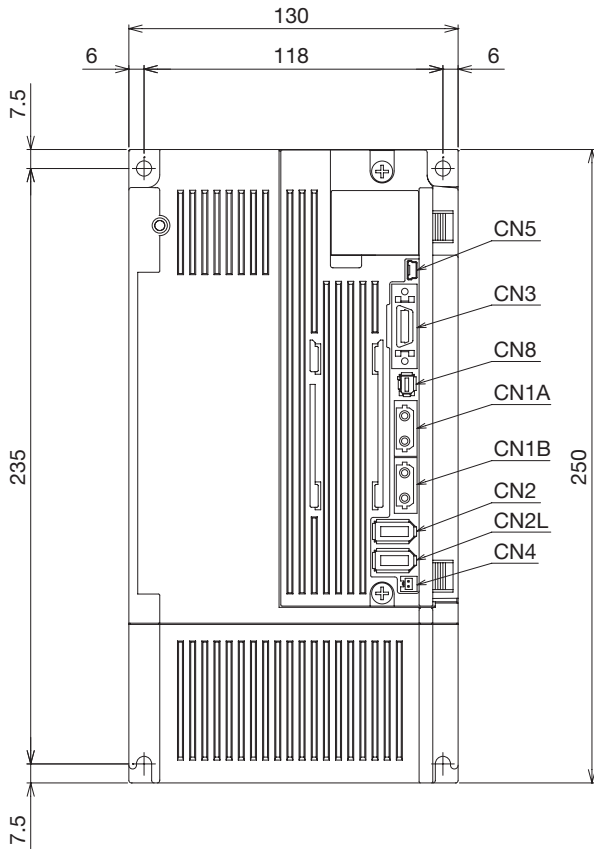


MR-J4 系列

·MR-J4-500A4-RJJ021-*****

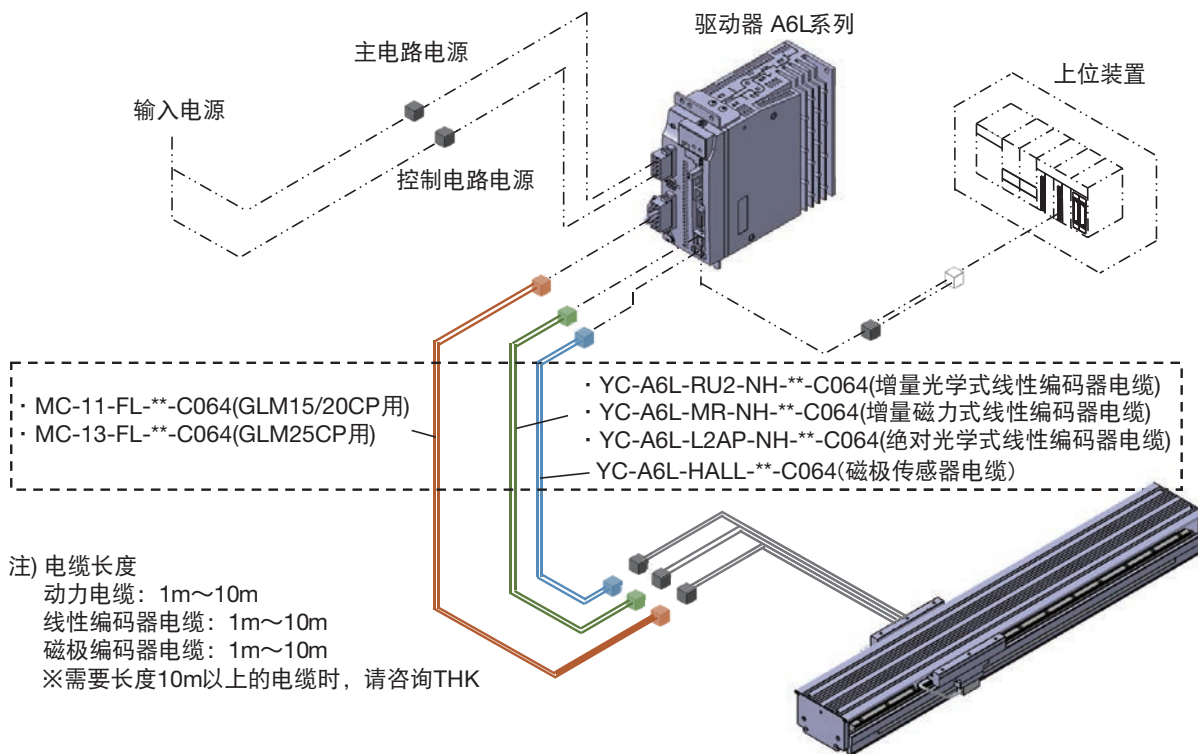


·MR-J4-500B4-RJJ021-*****



A6L 系列

系统构成



型号构成

型号 MCDLT35 ①	接口 B ②	安全功能 M ③	电机种类 GC15S ④
--------------------	--------------	----------------	--------------------

驱动器要素
MCDLT35
MDDLT45
MDDLT55

引动器要素

B: EtherCAT

M

GC15S: GLM15CP-S用
GC15M: GLM15CP-M用
GC20S: GLM20CP-S用
GC20M: GLM20CP-M用
GC25S: GLM25CP-S用
GC25M: GLM25CP-M用
GC25L: GLM25CP-L用

规格

型号		MCDLT35BM	MDDLT45BM	MDDLT55BM
输入电源	主电路	单相 / 三相 AC 200V ~ 240V (+10% ~ -15%) 50Hz/60Hz		
	控制电路	单相 AC 200V ~ 240V (+10% ~ -15%) 50Hz/60Hz		
使用环境条件		温度	使用温度: 0°C ~ 55°C (无结冻) / 保存温度: -20°C ~ 65°C (无结冻) (最高温度保修: 80°C 72 时间 无结露)	
		湿度	使用, 保存湿度 20% ~ 85% RH 以下 (无结露)	
		海拔	海拔 1000m 以下	
		振动	5.88m/s ² 、10Hz ~ 60Hz (X、Y、Z 各方向)	
		污染度	污染度 2 或污染度 1	
绝缘耐压		1 次 - 地间 可承受 AC500V, 1 分钟		
控制方式		IGBT PWM 方式 正弦波驱动		
CS 信号反馈		CS 信号输入 (CS1, CS2, CS3) TTL 级别输入对应		
外部光栅尺反馈		A/B 相, 原点信号差动输入类型, 松下方式串行通信类型		
控制信号	输入	通用 8 输入 (通用输入功能根据参数选择)		
	输出	通用 3 输入 (通用输入功能根据参数选择)		
模拟信号	输出	2 输出 (模拟监视器 1, 模拟监视器 2)		
脉冲信号	输出	2 输出 编码器脉冲通过 A/B 相信号进行长线驱动器输出		
通信功能	EtherCAT	可进行实时的动作指令的传送, 参数设定, 状态监视器等		
	USB	可进行与电脑连接, 用参数设定, 状态监视器等		
安全端子		对应功能安全的端子		
前面板		①旋转开关 ② 7 段 2 位 LED 及状态表示用 4 个灯 ③监视器连接器		
再生		有再生电阻内置 (可外置)		
动态制动器		内置		
控制模式		位置控制: Profile 位置控制 (pp), Cyclic 位置控制 (csp), 原点复位位置控制 (hm) 速度控制: Profile 速度控制 (pv), Cyclic 速度控制 (csv) 转矩控制: Profile 转矩控制 (tq), Cyclic 转矩控制 (cst) 上述控制模式通过 EtherCAT 通信指令切换		

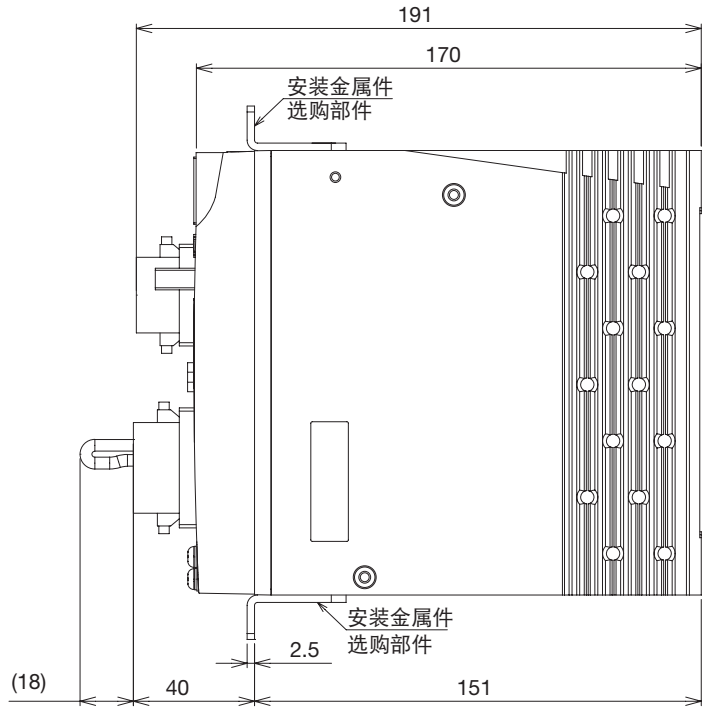
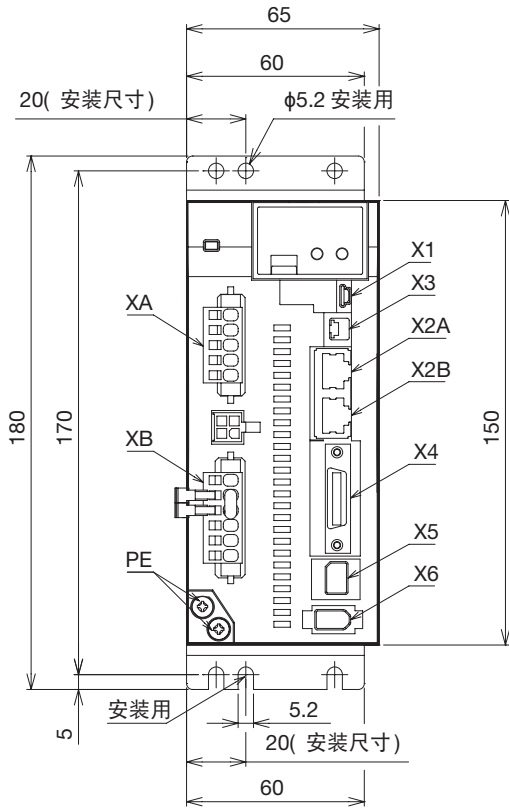
型号一览

额定输出电流	输入电源	接口形式	引动器	驱动器型号
4.1Arms	单相 / 三相 AC 220V	EtherCAT	GLM15CP-S	MCDLT35BM-GC15S
4.1Arms			GLM20CP-S	MCDLT35BM-GC20S
5.2Arms			GLM25CP-S	MDDLT45BM-GC25S
5.2Arms			GLM15CP-M	MDDLT45BM-GC15M
5.2Arms			GLM20CP-M	MDDLT45BM-GC20M
5.2Arms			GLM25CP-M	MDDLT45BM-GC25M
9.3Arms			GLM25CP-L	MDDLT55BM-GC25L

A6L 系列

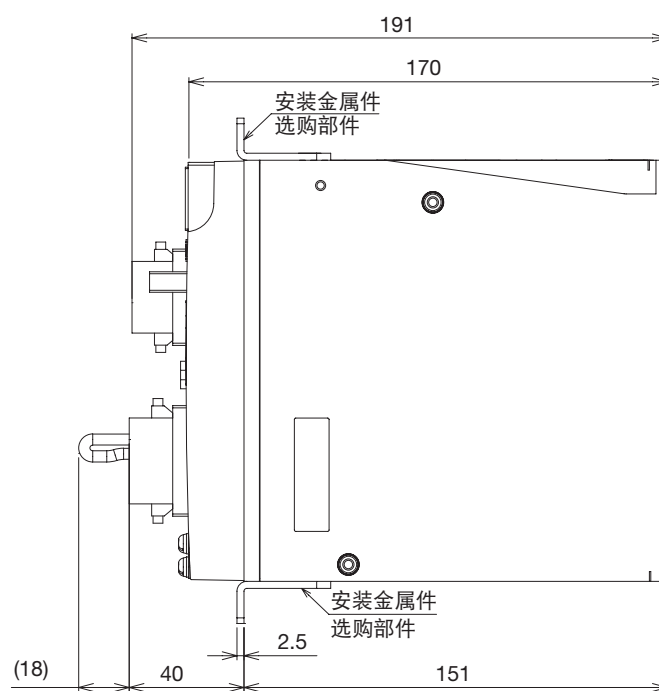
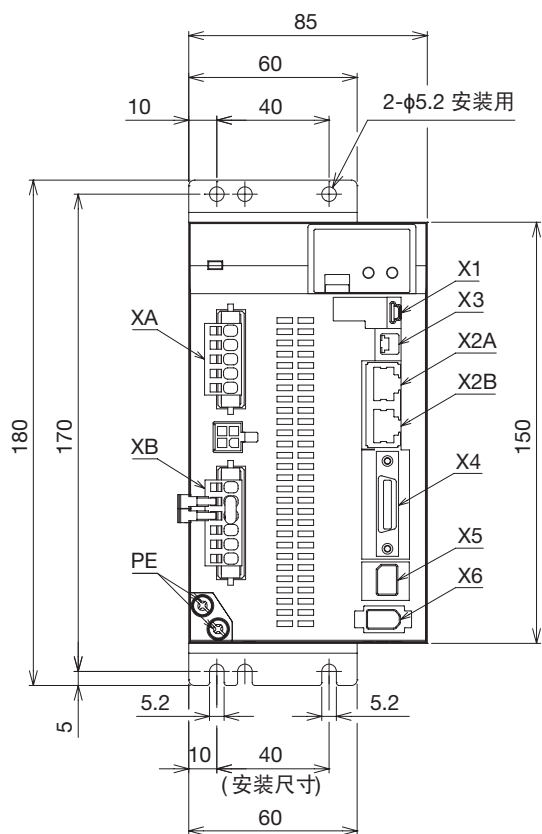
尺寸图

·MCDLT35BM-*****



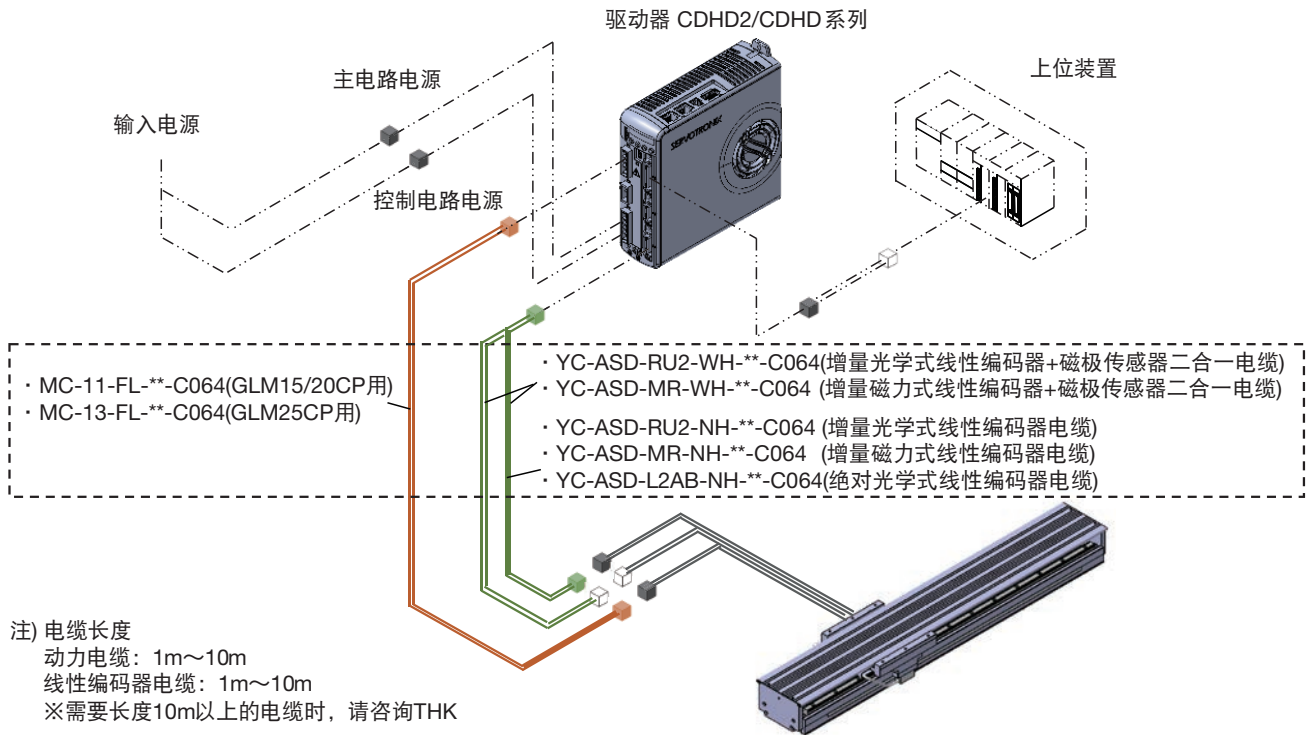
·MDDL45BM-*****

·MDDL55BM-*****



CDHD2/CDHD 系列

系统构成



型号构成

型号	输出电流	电压	接口	电机种类
CDHD2	003	2A	AP1	GC15S
①	②	③	④	⑤

驱动器要素			引动器要素		
CDHD2	003: 3Arms	2A: AC220V	AP1: 通用	GC15S: GLM15CP-S用	
CDHD	006: 6Arms	4D: AC380V	EC2: EtherCAT	GC15M: GLM15CP-M用	
	010: 10Arms			GC20S: GLM20CP-S用	
	012: 12Arms			GC20M: GLM20CP-M用	
				GC25S: GLM25CP-S用	
				GC25M: GLM25CP-M用	
				GC25L: GLM25CP-L用	

规格

项目	型号		CDHD2-0032A AP1/EC2	CDHD2-0062A AP1/EC2	CDHD2-0102A AP1/EC2	CDHD-0064D AP1/EC2	CDHD-0124D AP1/EC2
输出	额定电压		单相 AC 120/240V	单相或三相 AC 120/240V		三相 AC 400/480V	
输入电源	主电路	电压·频率	单相 AC 120/240V 50Hz/60Hz	单相或三相 AC 120/240V 50Hz/60Hz		三相 AC380V ~ 480V、50Hz/60Hz	
		允许的电压变动	±10%	±10%		±10%	
	控制电路	电压·频率	单相 AC 120/240V 50Hz/60Hz	单相或三相 AC 120/240V 50Hz/60Hz		24 VDC	
		允许的电压变动	±10%	±10%		±10%	
USB 通信			支持 ServoStudio2			支持 ServoStudio	
编码器输出脉冲			AB 正交输出和指数差分输出				
模拟输出			可配置模拟输出				
保护功能			包括但不限于：低 / 过电压、过电流、驱动和电动机过热、电动机返送、驱动器返送、反馈损耗、二次反馈损耗、STO 信号未连接、未配置、电路故障。				
合规			IEC 61800-5-1, EN 61800-5-2:2 017, IEC 61800-3, EN 50581, UL 508C, REACH				
功能安全			STO (EN 61131-2)				
环境条件	环境温度	运行 / 保管	0°C ~ 45°C (无结冻) / 0°C ~ 70°C (无结冻)				
	环境湿度	运行 / 保管	10% ~ 90%RH 以下 (无结露) / 10% ~ 90%RH 以下 (无结露)				
	周围环境		无腐蚀性, 可燃性气体·水·油或化学品, 粉尘 (包括铁粉) 和盐。				
	海拔		海拔 2000m 以下				
	振动		9.8m/s ²				
质量			0.7kg	0.97Kg	1.15kg	2.1kg	3.2kg

控制规范

位置控制	性能	更新速率 250 μs (4 kHz)
	控制回路	PID 和前馈
	参考命令	电子齿轮传动脉冲和方向, 串行 RS 232 或 USB, CANopen, EtherCAT
速度控制	性能	更新速率 125 μs (8 kHz)
	可选速度控制回路	PI、PDFF、标准极点配置, 先进极点配置, 标准极点配置高频, 转存激活极点配置
	滤波器	一阶低通滤波器, 双一阶低通滤波器, 陷波滤波器, 高通滤波器, 带通滤波器, 用户定义多项式滤波器
	参考命令	模拟直流电压 ±10 V, 串行 RS 232 或 USB*, CANopen, EtherCAT
转矩控制	性能	更新速率 31.25 μs (32 KHz), 输出波形正弦波
	阶跃响应时间	两个周期内实际电流达到命令电流, 62.5 μs
	控制回路	DQ, PI, 前馈
	参考命令	模拟直流电压 ±10 V, 串行 RS 232 或 USB, CANopen, EtherCAT
	自动调谐	自动设置电流控制回路参数
HD 控制	性能	更新速率 125 μs (8 kHz)
	控制回路	非线性控制算法提供低跟踪误差、零或最小稳定时间平稳运动; 包含自适应前馈特性, 运动结束时应用, 以达到零或最小的稳定时间。
	滤波器	一个二阶低通滤波器, 两个陷波滤波器, 以及处理柔性和共振系统的其他滤波器
	参考命令	速度: 模拟直流电压 ±10V, 串行 RS232 或 USB, CANopen, EtherCAT 位置: 脉冲串, 串行 RS232 或 USB, CANopen, EtherCAT
	自动调谐	自动惯性负载测量, HD 控制回路参数自动设定和优化
龙门控制	控制回路	H 型机械结构的机械控制

CDHD2/CDHD 系列

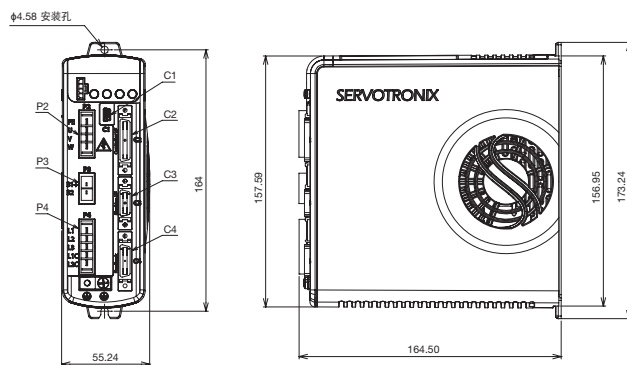
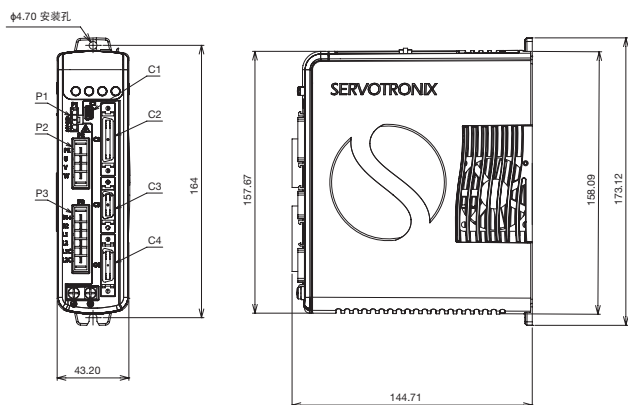
型号一览

额定输出电流	输入电源	接口形式	引动器	驱动器型号
3Arms	单相 AC 220V	通用	GLM15CP-S	CDHD2-0032AAP1-GC15S
		EtherCAT	GLM15CP-S	CDHD2-0032AEC2-GC15S
		通用	GLM20CP-S	CDHD2-0032AAP1-GC20S
		EtherCAT	GLM20CP-S	CDHD2-0032AEC2-GC20S
6Arms	单相或三相 AC 220V	通用	GLM25CP-S	CDHD2-0062AAP1-GC25S
		EtherCAT	GLM25CP-S	CDHD2-0062AEC2-GC25S
		通用	GLM15CP-M	CDHD2-0062AAP1-GC15M
		EtherCAT	GLM15CP-M	CDHD2-0062AEC2-GC15M
		通用	GLM20CP-M	CDHD2-0062AAP1-GC20M
		EtherCAT	GLM20CP-M	CDHD2-0062AEC2-GC20M
		通用	GLM25CP-M	CDHD2-0062AAP1-GC25M
		EtherCAT	GLM25CP-M	CDHD2-0062AEC2-GC25M
10Arms	三相 AC 220V	通用	GLM25CP-L	CDHD2-0102AAP1-GC25L
		EtherCAT	GLM25CP-L	CDHD2-0102AEC2-GC25L
6Arms	三相 AC 380V	通用	GLM25CP-S	CDHD-0064DAP1-GC25S
		EtherCAT	GLM25CP-S	CDHD-0064DEC2-GC25S
		通用	GLM25CP-M	CDHD-0064DAP1-GC25M
		EtherCAT	GLM25CP-M	CDHD-0064DEC2-GC25M
12Arms	三相 AC 380V	通用	GLM25CP-L	CDHD-0124DAP1-GC25L
		EtherCAT	GLM25CP-L	CDHD-0124DEC2-GC25L

尺寸图

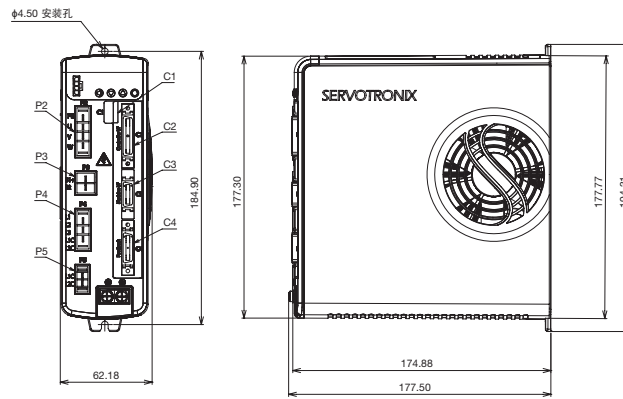
- CDHD2-0032AAP1-*****
- CDHD2-0032AEC2-*****

- CDHD2-0062AAP1-*****
- CDHD2-0062AEC2-*****

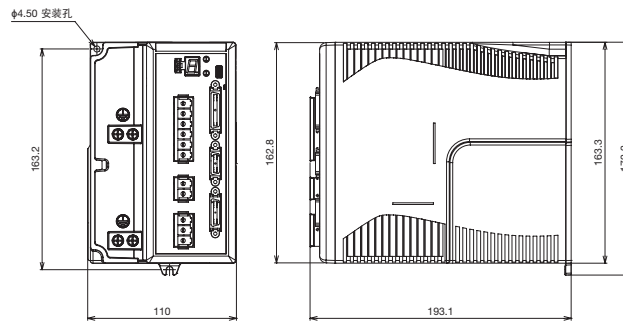


尺寸图

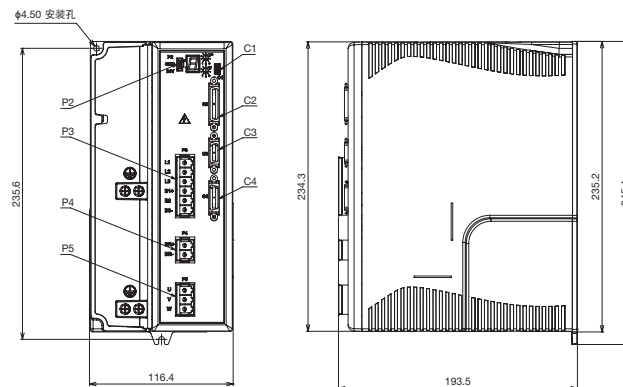
- CDHD2-0102AAP1-*****
- CDHD2-0102AEC2-*****



- CDHD-0064DAP1-*****
- CDHD-0064DEC2-*****



- CDHD-0124DAP1-*****
- CDHD-0124DEC2-*****



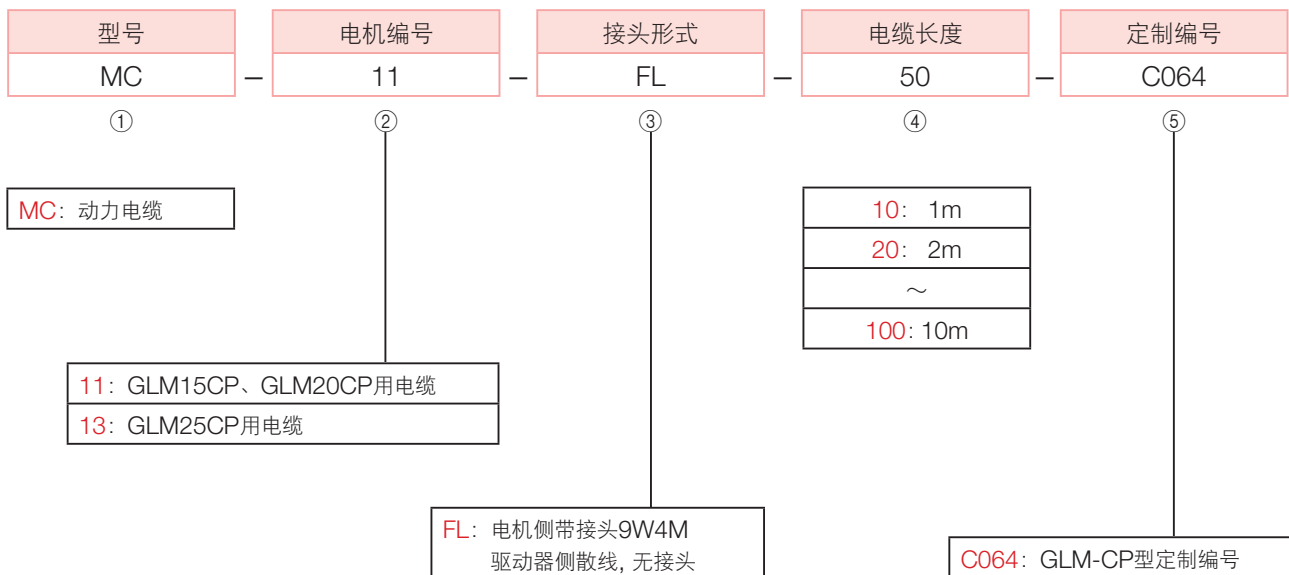
动力电缆

动力电缆：型号一览

驱动器	动力电缆型号*
GLM15CP	MC-11-FL-**-C064
GLM20CP	
GLM25CP	MC-13-FL-**-C064

※ 三菱，松下，高创驱动器使用同一型号动力电缆。

动力电缆：型号构成

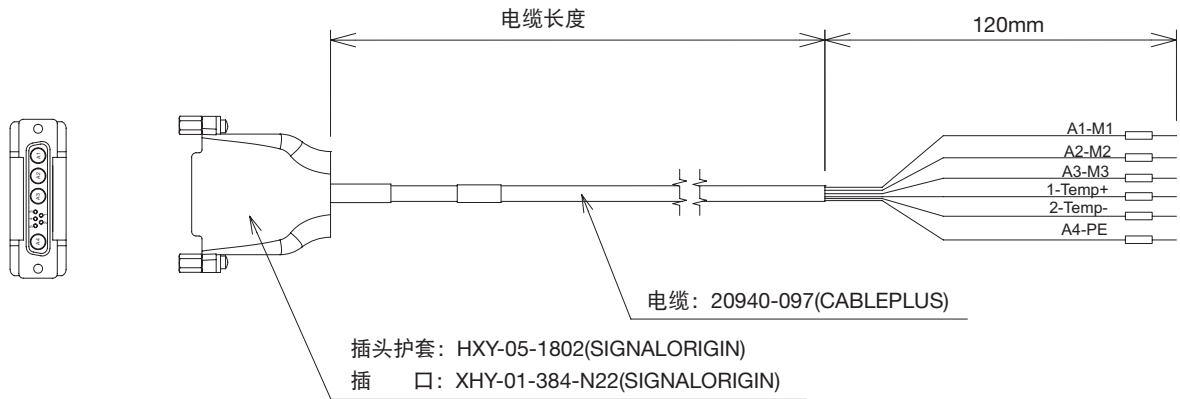


动力电缆：尺寸图

·MC-11-FL-**-C064：动力电缆

〈电机侧〉

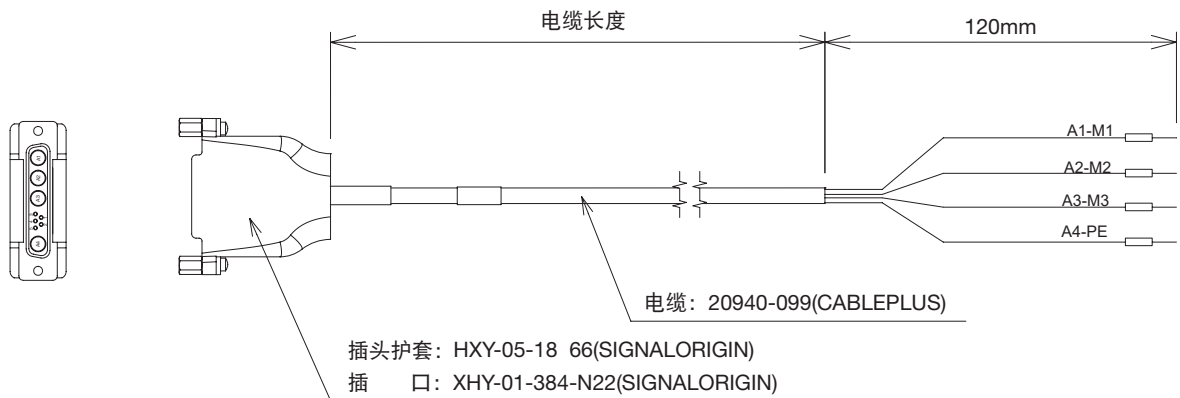
〈驱动器侧〉



·MC-13-FL-**-C064：动力电缆

〈电机侧〉

〈驱动器侧〉



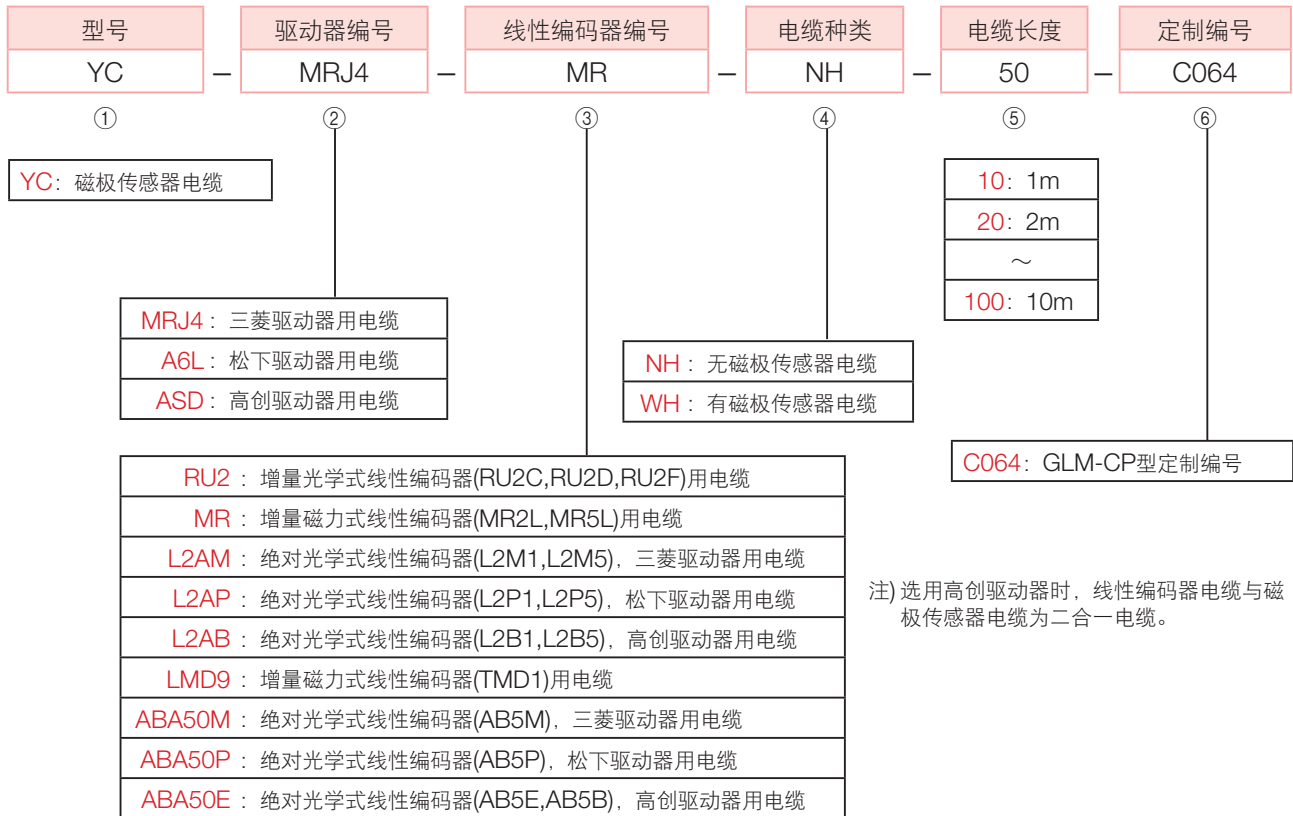
编码器电缆

编码器电缆：型号一览

驱动器	直线编码器		磁极传感器	编码器电缆
三菱	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有	YC-MRJ4-RU2-NH-***-C064
			无	
		磁力式 MR2L,MR5L	有	YC-MRJ4-MR-NH-***-C064
			无	
	磁力式 TMD1	有	YC-MRJ4-LMD9-NH-***-C064	
		无		
绝对式	光学式 L2M1,L2M5	无	YC-MRJ4-L2AM-NH-***-C064	
	光学式 AB5M	无	YC-MRJ4-ABA50M-NH-***-C064	
松下	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有	YC-A6L-RU2-NH-***-C064
			无	
		磁力式 MR2L,MR5L	有	YC-A6L-MR-NH-***-C064
			无	
	磁力式 TMD1	有	YC-A6L-LMD9-NH-***-C064	
		无		
绝对式	光学式 L2P1,L2P5	无	YC-A6L-L2AP-NH-***-C064	
	光学式 AB5P	无	YC-A6L-ABA50P-NH-***-C064	
高创	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有	YC-ASD-RU2-WH-***-C064 [※]
			无	YC-ASD-RU2-NH-***-C064
		磁力式 MR2L,MR5L	有	YC-ASD-MR-WH-***-C064 [※]
			无	YC-ASD-MR-NH-***-C064
		磁力式 TMD1	有	YC-ASD-LMD9-WH-***-C064 [※]
			无	YC-ASD-LMD9-NH-***-C064
	绝对式	光学式 L2B1,L2B5	无	YC-ASD-L2AB-NH-***-C064
		光学式 AB5E,AB5B	无	YC-ASD-ABA50E-NH-***-C064

※ 直线编码器电缆与磁极传感器电缆为二合一电缆。

编码器电缆：型号构成



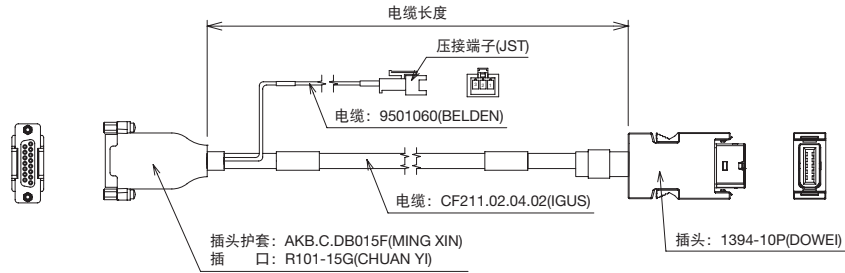
编码器电缆

编码器电缆：尺寸图

·YC-MRJ4-RU2-NH-**-C064：三菱驱动器用增量光学式线性编码器电缆

〈增量光学式线性编码器侧〉

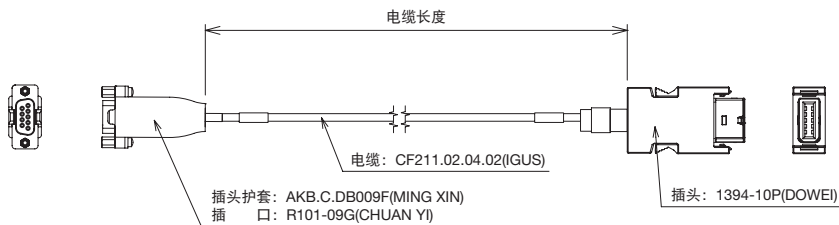
〈驱动器侧〉



·YC-MRJ4-MR-NH-**-C064：三菱驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

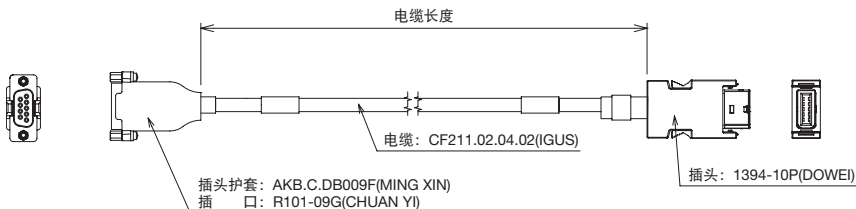
〈驱动器侧〉



·YC-MRJ4-L2AM-NH-**-C064：三菱驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

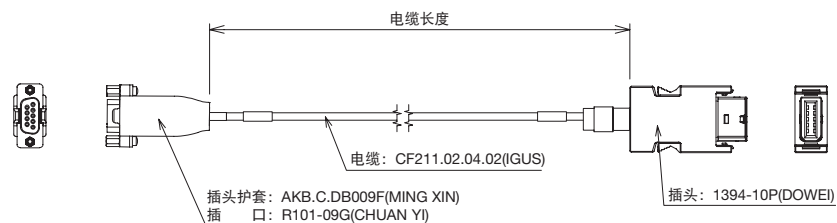
〈驱动器侧〉



·YC-MRJ4-LMD9-NH-**-C064：三菱驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

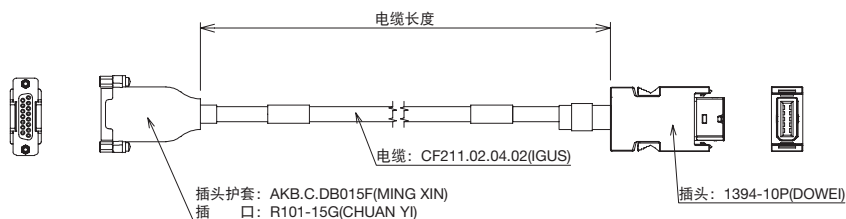
〈驱动器侧〉



·YC-MRJ4-ABA50M-NH-**-C064：三菱驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

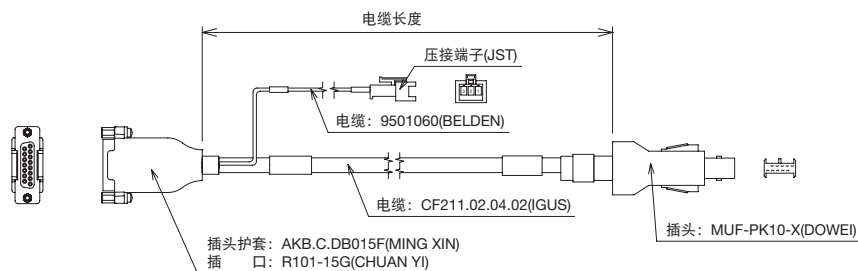
〈驱动器侧〉



·YC-A6L-RU2-NH-**-C064: 松下驱动器用增量光学式线性编码器电缆

〈增量光学式线性编码器侧〉

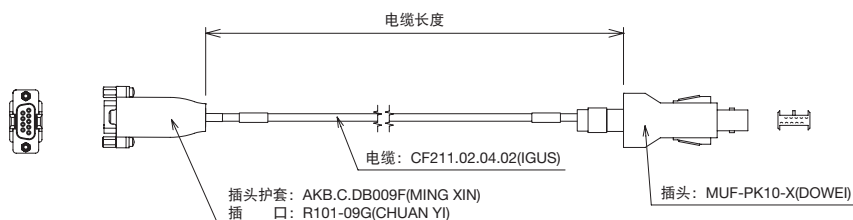
〈驱动器侧〉



·YC-A6L-MR-NH-**-C064: 松下驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

〈驱动器侧〉



·YC-A6L-L2AP-NH-**-C064: 松下驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

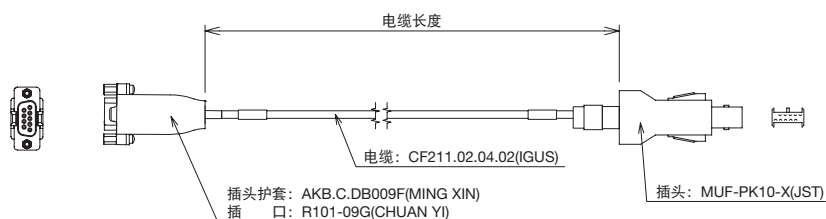
〈驱动器侧〉



·YC-A6L-LMD9-NH-**-C064: 松下驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

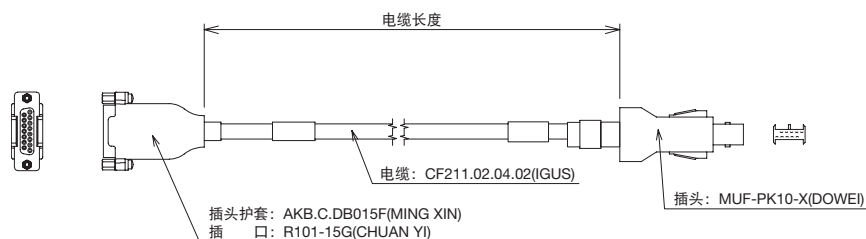
〈驱动器侧〉



·YC-A6L-ABA50P-NH-**-C064: 松下驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

〈驱动器侧〉

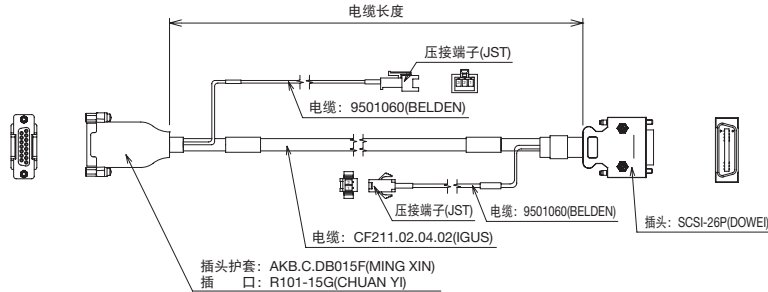


编码器电缆

·YC-ASD-RU2-NH-**-C064: 高创驱动器用增量光学式线性编码器电缆

〈增量光学式线性编码器侧〉

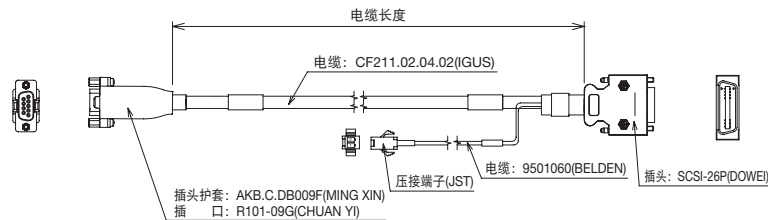
〈驱动器侧〉



·YC-ASD-MR-NH-**-C064: 高创驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

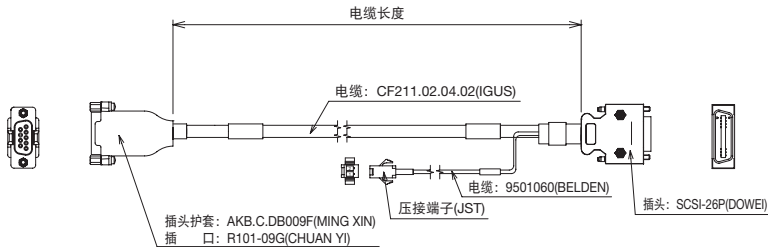
〈驱动器侧〉



·YC-ASD-L2AB-NH-**-C064: 高创驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

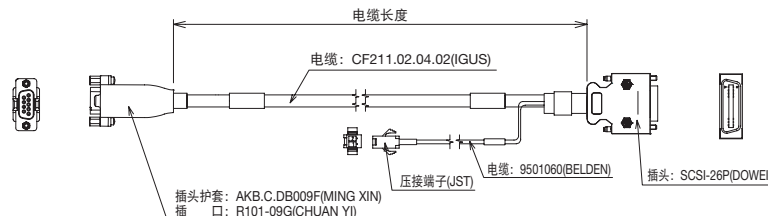
〈驱动器侧〉



·YC-ASD-LMD9-NH-**-C064: 高创驱动器用增量磁力式线性编码器电缆

〈增量磁力式线性编码器侧〉

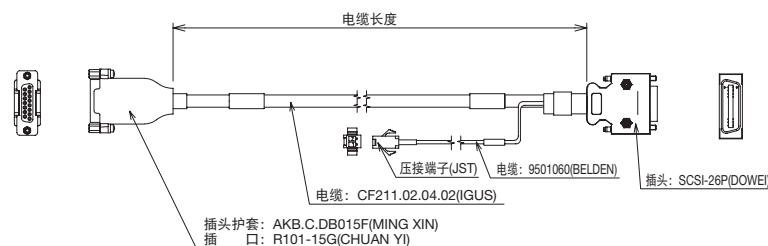
〈驱动器侧〉



·YC-ASD-ABA50E-NH-**-C064: 高创驱动器用绝对光学式线性编码器电缆

〈绝对光学式线性编码器侧〉

〈驱动器侧〉

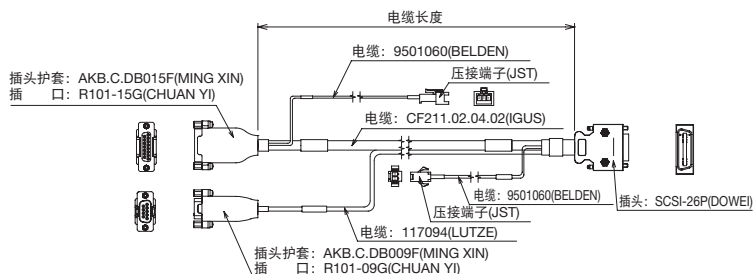


·YC-ASD-RU2-WH--C064：高创驱动器用增量光学式线性编码与磁极传感器二合一电缆**

〈增量光学式线性编码器侧〉

〈磁极传感器侧〉

〈驱动器侧〉

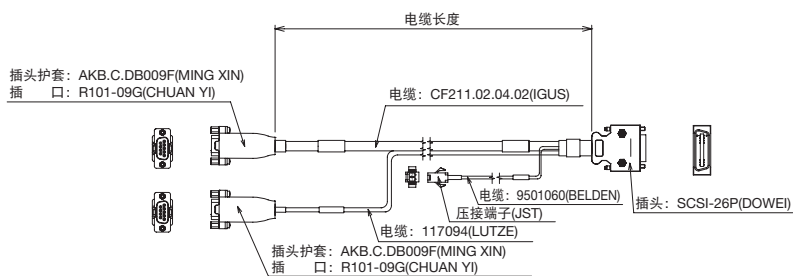


·YC-ASD-MR-WH--C064：高创驱动器用增量磁力式线性编码与磁极传感器二合一电缆**

〈增量磁力式线性编码器侧〉

〈磁极传感器侧〉

〈驱动器侧〉

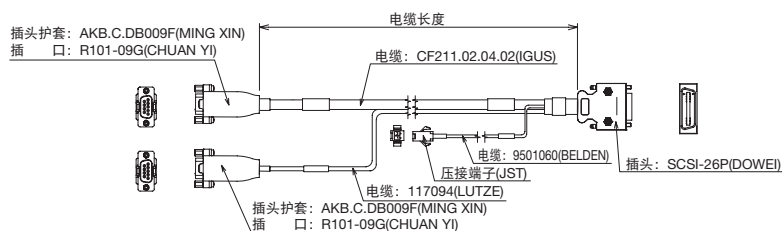


·YC-ASD-LMD9-WH--C064：高创驱动器用增量磁力式线性编码器与磁极传感器二合一电缆**

〈增量磁力式线性编码器侧〉

〈磁极传感器侧〉

〈驱动器侧〉



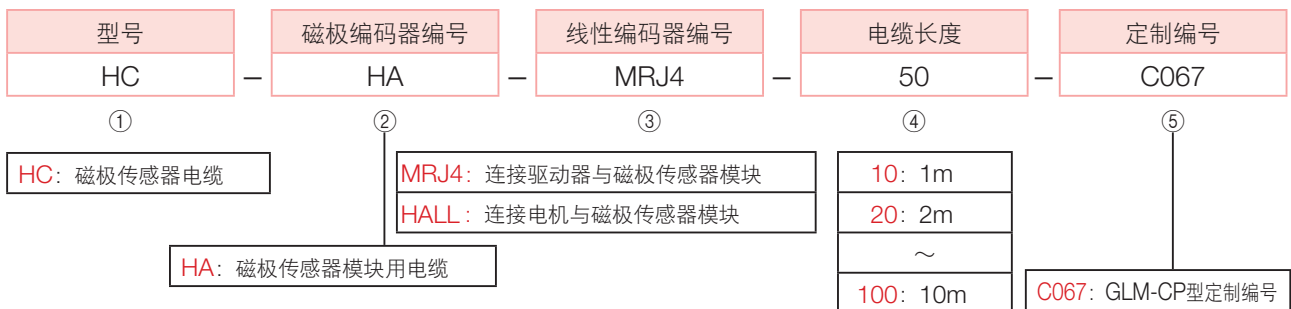
磁极传感器电缆

磁极传感器电缆：型号一览

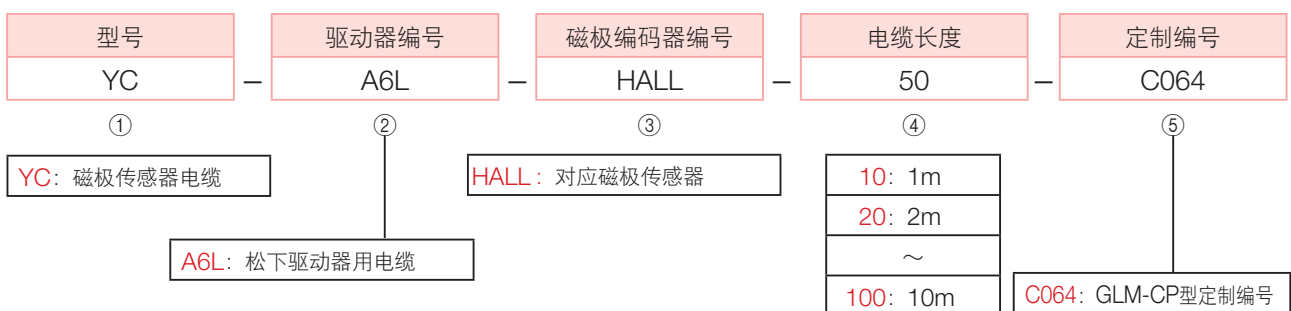
驱动器	直线性编码器	磁极传感器	磁极传感器电缆
三菱	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有 驱动器侧：HC-HA-MRJ4-***-C067 磁极传感器侧：HC-HA-HALL-***-C067
		磁力式 MR2L,MR5L	有 驱动器侧：HC-HA-MRJ4-***-C067 磁极传感器侧：HC-HA-HALL-***-C067
			无
	绝对式	磁力式 TMD1	有 驱动器侧：HC-HA-MRJ4-***-C067 磁极传感器侧：HC-HA-HALL-***-C067
		光学式 L2M1,L2M5	无
			光学式 AB5M
松下	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有 YC-A6L-HALL-***-C064
		磁力式 MR2L,MR5L	有 YC-A6L-HALL-***-C064
			无
	绝对式	磁力式 TMD1	有 YC-A6L-HALL-***-C064
		光学式 L2P1,L2P5	无
			光学式 AB5P
高创	增量式	光学式 RU2C,RU2D,RU2F	有 ※
		磁力式 MR2L,MR5L	有 ※
			无
	绝对式	磁力式 TMD1	有 ※
		光学式 L2B1,L2B5	无
			光学式 AB5E,AB5B

※直线性编码器电缆与磁极传感器电缆为二合一电缆。详见编码器电缆。

磁极传感器电缆：型号构成（三菱驱动器用，附加磁极传感器模块）



磁极传感器电缆：型号构成（松下驱动器用）

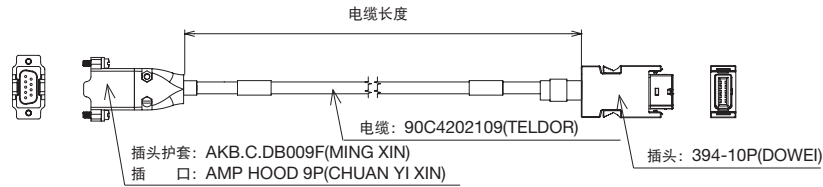


磁极传感器电缆：尺寸图

·HC-HA-MRJ4-**-C067：三菱驱动器用磁极传感器电缆（驱动器侧）

〈磁极传感器模块侧〉

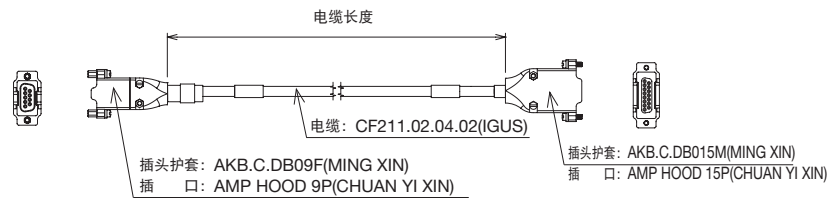
〈驱动器侧〉



·HC-HA-HALL-**-C067：三菱驱动器用磁极传感器电缆（磁极传感器侧）

〈磁极传感器侧〉

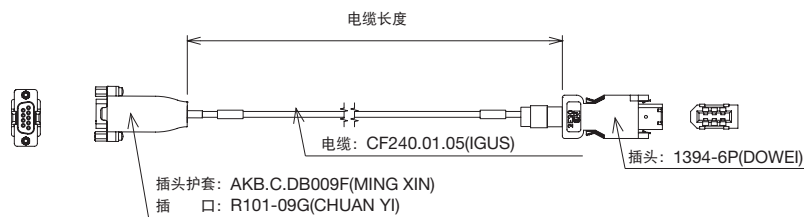
〈磁极传感器模块侧〉



·YC-A6L-HALL-**-C064：松下驱动器用磁极传感器电缆

〈磁极传感器侧〉

〈驱动器侧〉



通信电缆

通信电缆：型号一览

驱动器	通信电缆型号 [※]
GLM15CP	C-Driver-USB-**
GLM20CP	
GLM25CP	

※ 三菱，松下，高创驱动器使用同一型号通信电缆。

通信电缆：型号构成

型号	电缆长度
C-Driver-USB	10
①	②
C-Driver-USB: 通信电缆	10: 1m
	20: 2m
	30: 3m

通信电缆：尺寸图

·C-Driver-USB-**：通信电缆

〈驱动器侧〉

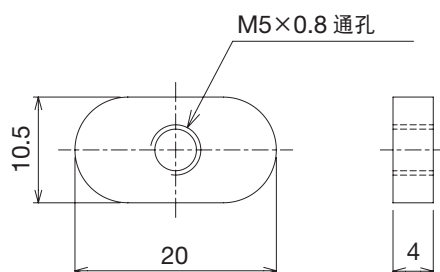
〈计算机侧〉



底座安装用螺母

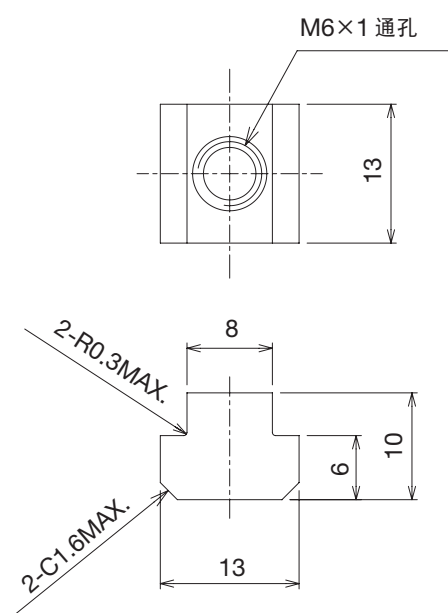
尺寸图

·GLM15CP/GLM20CP 用



注) 需要底座安装用螺母时，请咨询THK

·GLM25CP 用



注) 需要底座安装用螺母时，请咨询THK

使用注意事项


●使用环境

- 引动器及驱动器在使用环境恶劣时可能会造成故障，因此请在以下场所使用。
- 引动器：室内、环境温度0~40℃范围内、环境湿度10~80%RH、无冻结及无结露的场合。
- 驱动器：室内、环境温度0~55℃范围内、环境湿度20~85%RH、无冻结及无结露的场合。
- 无腐蚀性气体及可燃性气体的场所
- 无铁粉等感电性粉末、尘埃、油雾、切削液、水分、盐分及有机溶剂飞散的场所
- 无直射阳光、辐射热的场所
- 不会产生强电场、强磁场的场所
- 本体不会受到振动及冲击的场所
- 便于检查及清扫的场所

●安全注意事项

- 本产品多为重物。搬运时，请根据本体重量，由2人以上或使用搬运工具进行搬运。否则，可能会造成人员受伤或产品破损。
- 进行本产品的搬送、设置时，请将附带的吊环螺母固定在底座上，并安装滑座固定配件。引动器动作时，请务必拆下吊环螺母及滑座固定配件。
- 请勿掉落或敲击本产品。否则，可能会造成人员受伤或产品破损。
- 请勿擅自拆卸本产品。否则可能会进入异物或导致精度下降。此外，还可能会造成驱动器带电，发生触电事故。
- PL (产品责任法) 贴纸粘贴在引动器本体的磁板 (定子)、端盖板、滑座、连接器盒上。
- 磁板 (定子) 为强力磁铁。请勿将磁性体 (尤其是金属类) 靠近磁铁。否则，手指等可能会因磁铁的吸引力夹在磁铁和金属片之间。另外，使用心脏起搏器的人员绝对不可靠近磁铁。
- 接通电源后绝对不可接触引动器的动作部。此外，产品正在动作或处于可动作状态时请勿进入引动器的动作范围。
- 引动器本体、驱动器以及已连接的关联设备在进行设置、调整、检查、维护作业时，必须将所有电源插头从插座中拔出，并上锁或使用安全插头等，以防作业者以外的人员重新接通电源。另外，应在显著位置悬挂“正在作业”字样的标牌。
- 多人作业时，应预先确认步骤、手势信号、发生异常时的措施等，并另行配备作业监视人员。
- 请仔细阅读使用说明书，充分理解其内容，务必严格遵守安全注意事项。

直线电机系列 GLM-CP

- “LM滚动导轨” “球保持器” “” 为THK株式会社的注册商标。
- 照片和实际产品可能有所不同。
- 因为产品在不断改进，外观、规格等有可能不经预告而发生变更。您在选用时，请事先咨询本公司。
- 在制作产品目录时，我们尽可能保持谨慎的态度，但是对于错字、漏字等原因引起的损失，本公司不承担任何责任，敬请悉知。
- 本公司在进行产品和技术的出口以及为出口而进行的各种销售活动中，遵守外汇管理及对外贸易法、以及其他法令的规定是我们的基本方针。另外，有关本公司产品的单品出口，请事先向本公司咨询。

未经许可禁止转载

THK CO., LTD.

Global Headquarters 2-12-10 Shibaura, Minato-ku, Tokyo 108-8506 Japan

International Sales Department Phone: +81-3-5730-3860

www.thk.com

蒂业技凯(中国)投资有限公司

●中国总公司.....电话：0411-8733 7111

[华东营业部]

●上海分公司.....电话：021-6219 3000
●成都分公司.....电话：028-8526 8025
●西安分公司.....电话：029-8834 1712
●宁波事务所.....电话：0574-8785 9500
●杭州事务所.....电话：0571-8775 8390
●温州事务所.....电话：0577-8600 9530
●嘉兴事务所.....电话：0573-8260 3825
●苏州事务所.....电话：0512-6936 8310
●无锡事务所.....电话：0510-8260 5226
●扬州事务所.....电话：0514-8988 8379

●南京事务所.....电话：025-8467 9477
●武汉事务所.....电话：027-8571 2880
●昆明事务所.....电话：0871-6363 9850
●重庆事务所.....电话：023-6812 6628

[华北营业部]

●北京分公司.....电话：010-8441 7277
●天津事务所.....电话：022-8386 5585
●石家庄事务所.....电话：0311-6790 0101
●郑州事务所.....电话：0371-6573 8085
●沈阳事务所.....电话：024-2334 1799

●大连事务所.....电话：0411-8733 5555
●济南事务所.....电话：0531-8277 6771
●青岛事务所.....电话：0532-8090 9016

[华南营业部]

●深圳分公司.....电话：0755-2642 9587
●广州分公司.....电话：020-8523 8418
●东莞事务所.....电话：0769-2863 8588
●厦门事务所.....电话：0592-588 5700
●长沙事务所.....电话：0731-8578 7752

[产品·技术相关咨询部门]

营业技术部 电话：0411-8733 7111

最新信息，请访问官方网站。