



## CONTENTS

产品简介	卷头
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
• FLSH-16	2
• FLSH-20	4
• FLSH-25	6
● 选型	8
● 技术资料	10
▲ 使用注意事项	58
选型检查表	68

FLSH体系表

型号	马达 功率	行程与最快速度 (mm/s)			最大 夹持力 (N)
		6mm	10mm	14mm	
FLSH-16	□20	50mm/s			20
FLSH-20	□25		50		42
FLSH-25	□25L			50	65



电动执行器 双卡爪夹持型

# FLSH-16

□20 步进马达



## 型号表示方法

FLSH - 16 H1 06 N C N - F S03

**A 功率**  
16

**B 导程**  
H1 1.5mm

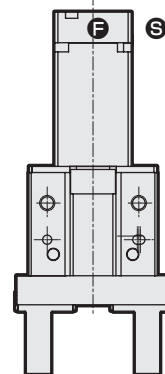
**C 行程**  
06 6mm (单侧3mm)

**D 编码器**  
C 增量编码器

**E 接插件伸出方向 ※1**  
F 正面  
S 侧面

F 中继电缆 ※2※3	
N00	无
S01	固定电缆 1m
S03	固定电缆 3m
S05	固定电缆 5m
S10	固定电缆 10m
R01	可动电缆 1m
R03	可动电缆 3m
R05	可动电缆 5m
R10	可动电缆 10m

【图1】



- ※1 请参阅图1。  
 ※2 控制器请在第45页中选择。  
 ※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

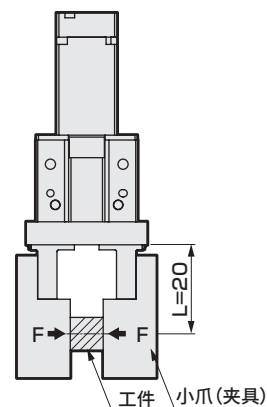
## 规格

马达	□20 步进马达
编码器种类	增量编码器
驱动方式	滑动丝杆
行程 mm	6 (单侧3)
导程 mm	1.5
最大夹持力 ※1 N	20 (单侧)
开闭速度范围 mm/s	5~50 (单侧)
夹持速度范围 ※1 mm/s	5~15 (单侧)
重复精度 ※2 mm	±0.02
重复定位精度 ※3 mm	±0.05 (单侧)
空转 ※4 mm	0.3以下 (单侧)
静态允许力矩 N·m	MP=0.68、MY=0.68、MR=1.36
马达电源电压	DC24V±10% 或DC48V±10%
马达部瞬间最大电流 A	1.2
绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V 1分钟
使用环境温度、湿度	0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40
重量 g	250

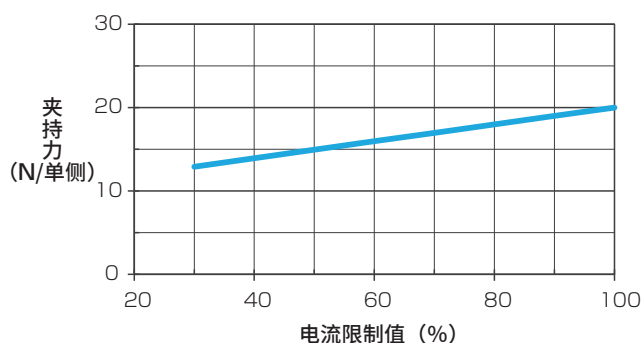
- ※1 通过按压动作进行夹持。  
 ※2 重复精度表示在相同的动作条件下重复夹持同一工件时的偏差。  
 ※3 重复定位至同一点时，停止位置会有偏差。  
 ※4 隙动差 (lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

## 夹持力与电流限制值

【DC24/48V时】



L：夹持点  
F：夹持力



- ※1 夹持力与电流限制值仅供参考。  
 即使电流值相同，也会因电源电压、马达的个体差异、机械效率的偏差而导致其与实际数字存在误差。  
 ※2 夹持动作时的速度为15mm/s时。(L=20)





电动执行器 双卡爪夹持型

# FLSH-20

□25 步进马达



## 型号表示方法

FLSH - 20 H1 10 N C N - F S03

**A 功率**  
20

**B 导程**  
H1 1.5mm

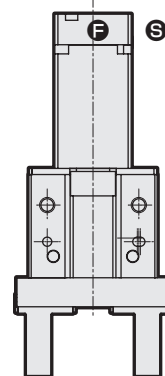
**C 行程**  
10 10mm (单侧5mm)

**D 编码器**  
C 增量编码器

**E 接插件伸出方向** ※1  
F 正面  
S 侧面

F 中继电缆 ※2※3	
N00	无
S01	固定电缆 1m
S03	固定电缆 3m
S05	固定电缆 5m
S10	固定电缆 10m
R01	可动电缆 1m
R03	可动电缆 3m
R05	可动电缆 5m
R10	可动电缆 10m

【图1】



- ※1 请参阅图1。  
 ※2 控制器请在第45页中选择。  
 ※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

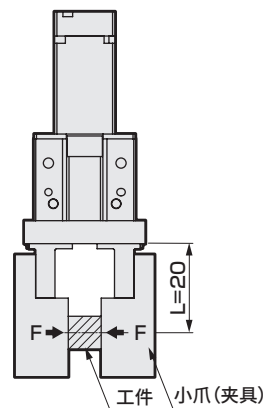
## 规格

马达	□25 步进马达
编码器种类	增量编码器
驱动方式	滑动丝杆
行程	mm 10 (单侧5)
导程	mm 1.5
最大夹持力 ※1	N 42 (单侧)
开闭速度范围	mm/s 5~50 (单侧)
夹持速度范围 ※1	mm/s 5~15 (单侧)
重复精度 ※2	mm ±0.02
重复定位精度 ※3	mm ±0.05 (单侧)
空转 ※4	mm 0.3以下 (单侧)
静态允许力矩	N·m MP=1.32、MY=1.32、MR=2.65
马达电源电压	DC24V±10% 或DC48V±10%
马达部瞬间最大电流	A 2.4
绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V 1分钟
使用环境温度、湿度	0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40
重量	g 380

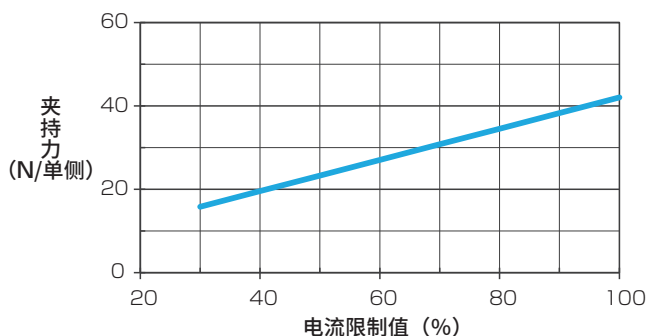
- ※1 通过按压动作进行夹持。  
 ※2 重复精度表示在相同的动作条件下重复夹持同一工件时的偏差。  
 ※3 重复定位至同一点时，停止位置会有偏差。  
 ※4 隙动差 (lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

## 夹持力与电流限制值

【DC24/48V时】



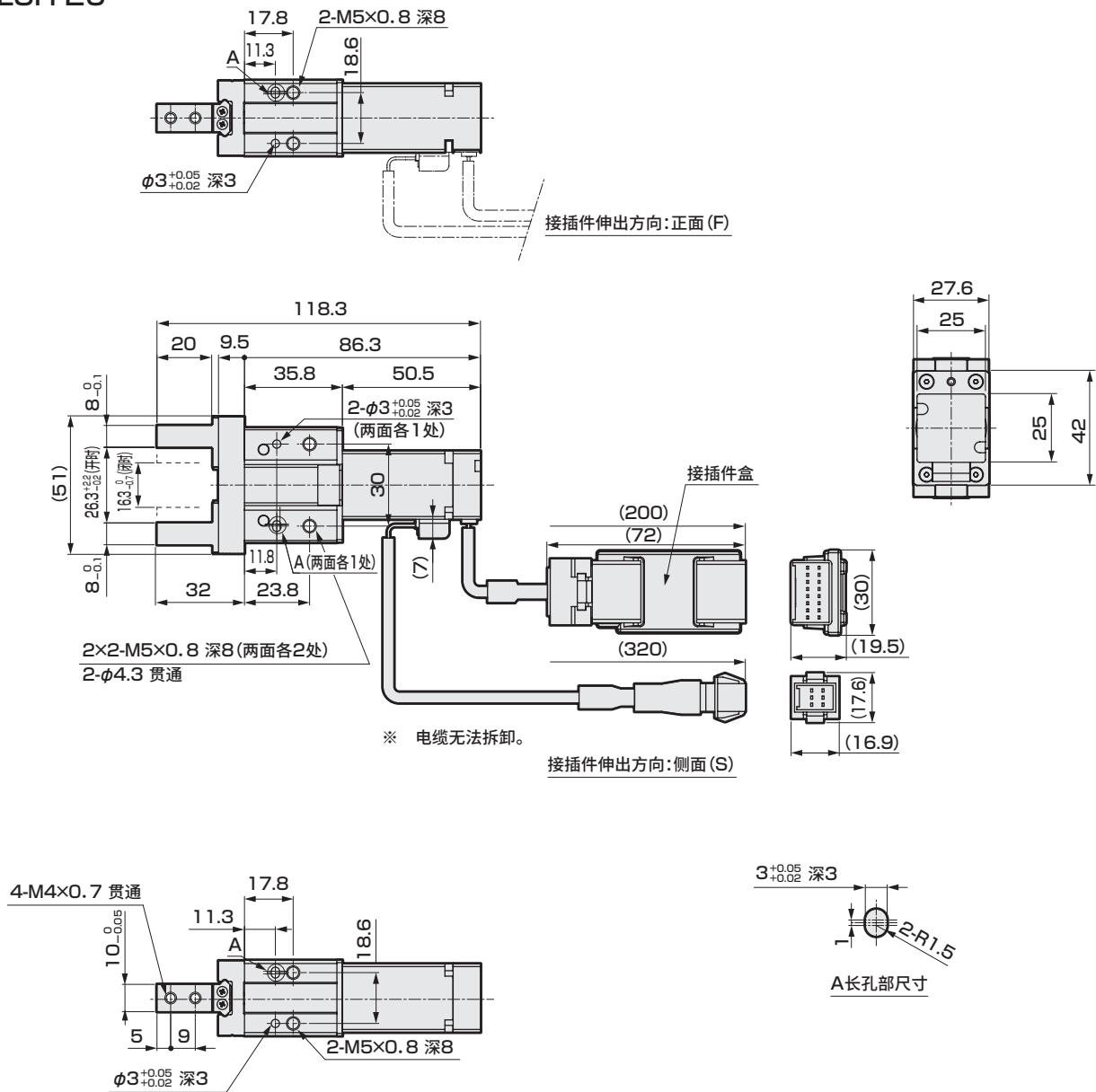
L：夹持点  
F：夹持力



- ※1 夹持力与电流限制值仅供参考。  
 即使电流值相同，也会因电源电压、马达的个体差异、机械效率的偏差而导致其与实际数字存在误差。  
 ※2 夹持动作时的速度为15mm/s时。(L=20)

## 外形尺寸图

### ● FLSH-20



FLSH

FLCR

FGRC

ECR  
(控制器)

使用注意事项



电动执行器 双卡爪夹持型

# FLSH-25

□25L 步进马达



## 型号表示方法

FLSH - 25 H1 14 N C N - F S03

**A** 功率  
25

**B** 导程  
H1 1.5mm

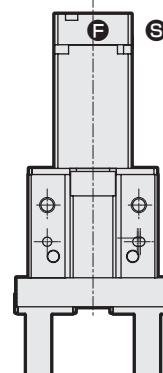
**C** 行程  
14 14mm (单侧7mm)

**D** 编码器  
C 增量编码器

**E** 接插件伸出方向 ※1  
F 正面  
S 侧面

F 中继电缆 ※2※3	
N00	无
S01	固定电缆 1m
S03	固定电缆 3m
S05	固定电缆 5m
S10	固定电缆 10m
R01	可动电缆 1m
R03	可动电缆 3m
R05	可动电缆 5m
R10	可动电缆 10m

【图1】



- ※1 请参阅图1。  
 ※2 控制器请在第45页中选择。  
 ※3 中继电缆的外形尺寸图请参阅第55页。

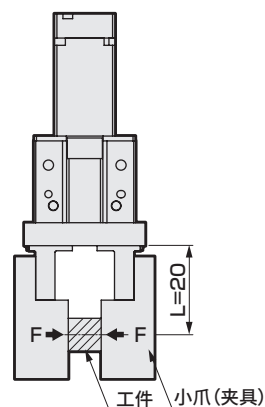
## 规格

马达	□25L 步进马达	
编码器种类	增量编码器	
驱动方式	滑动丝杆	
行程	mm	14 (单侧7)
导程	mm	1.5
最大夹持力 ※1	N	65 (单侧)
开闭速度范围	mm/s	5~50 (单侧)
夹持速度范围 ※1	mm/s	5~15 (单侧)
重复精度 ※2	mm	±0.02
重复定位精度 ※3	mm	±0.05 (单侧)
空转 ※4	mm	0.3以下 (单侧)
静态允许力矩	N·m	MP=1.94、MY=1.94、MR=3.88
马达电源电压	DC24V±10% 或DC48V±10%	
马达部瞬间最大电流	A	3.6
绝缘电阻	10MΩ、DC500V	
耐电压	AC500V 1分钟	
使用环境温度、湿度	0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘	
防护等级	IP40	
重量	g	580

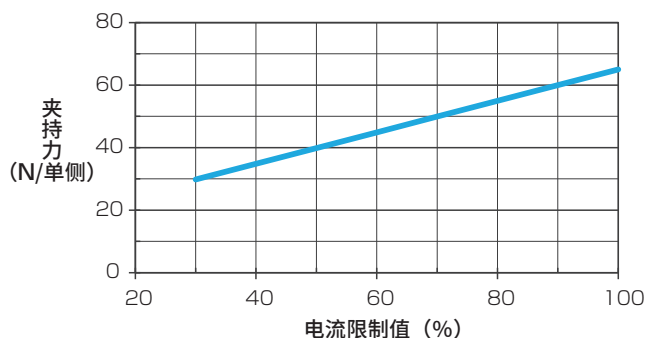
- ※1 通过按压动作进行夹持。  
 ※2 重复精度表示在相同的动作条件下重复夹持同一工件时的偏差。  
 ※3 重复定位至同一点时，停止位置会有偏差。  
 ※4 隙动差 (lost motion)，机械啮合装置中，旋进与旋出至同一位置的读数之差。

## 夹持力与电流限制值

【DC24/48V时】



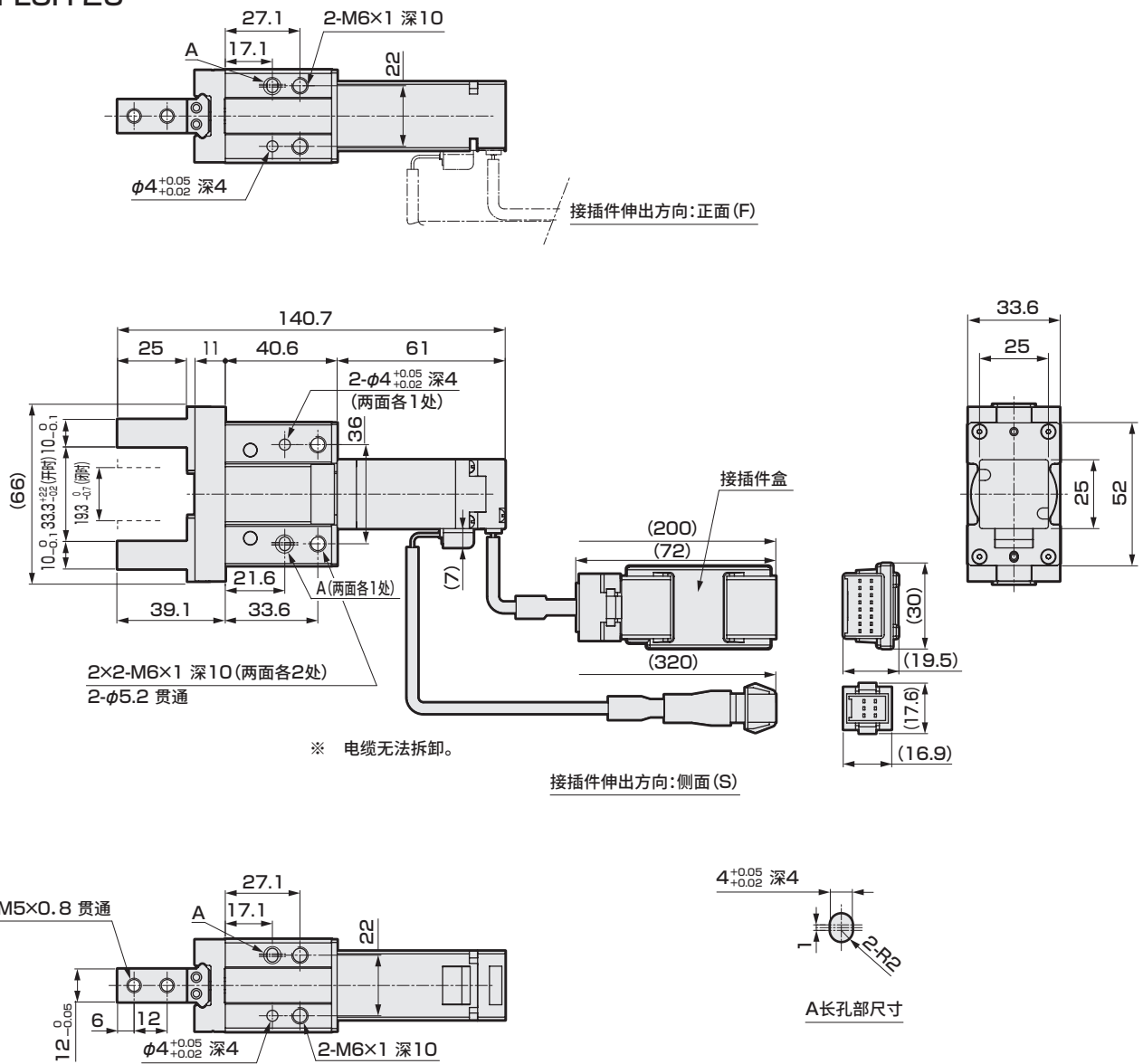
L：夹持点  
F：夹持力



- ※1 夹持力与电流限制值仅供参考。  
 即使电流值相同，也会因电源电压、马达的个体差异、机械效率的偏差而导致其与实际数字存在误差。  
 ※2 夹持动作时的速度为15mm/s时。(L=20)

## 外形尺寸图

### ● FLSH-25



FLSH

FLCR

FGRC

ECR  
(控制器)

使用注意事项