VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL

**MODEL:CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



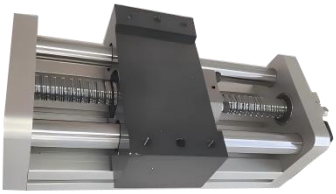
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

This is the original instruction, please read all manual instructions carefully before operating. VEVOR reserves a clear interpretation of our user manual. The appearance of the product shall be subject to the product you received. Please forgive us that we won't inform you again if there are any technology or software updates on our product.

| | |
|---|---|
|  | Warning-To reduce the risk of injury, user must read instructions manual carefully. |
|  | This product is subject to the provision of European Directive 2012/19/EC. The symbol showing a wheelie bin crossed through indicates that the product requires separate refuse collection in the European Union. This applies to the product and all accessories marked with this symbol. Products marked as such may not be discarded with normal domestic waste, but must be taken to a collection point for recycling electrical and electronic devices |

## Important Safety Information

The following are critical safety precautions for operating the electric slide module. Additional safety notes regarding installation, operation, inspection, and maintenance are provided in respective chapters. **Strict compliance with all precautions is mandatory.**

### (I) Precautions During Automatic Operation

1. Install safety guards around the operating range of the electric slide to prevent operator entry, as high-speed movement may cause injury.
2. Equip safety guard entrances with emergency stop controls.
3. Do not access the controlled area through any unauthorized entry points.

### (II) Pinch Hazard Warning

1. Always be aware of the slide's movement during operation to avoid hand injuries.
2. **Improper installation or operation may cause serious injury.** Read the operation manual thoroughly before installation or use.

### (III) Prohibition of Use in Hazardous Environments

1. This slide module is **not explosion-proof**.
2. Do not use in the presence of flammable gases, combustible dust, ignitable liquids, or any environment with risk of explosion or fire.

### (IV) Prohibition of Use in Electromagnetically Hostile Environments

1. Do not operate in areas prone to electromagnetic interference, electrostatic discharge, or strong radio waves. Such disturbances may cause malfunction and result in injury.

### (V) Brake Release Notice for Vertical-Mount Slides (Z-Axis)

1. Releasing the brake may cause the vertical axis to descend unexpectedly.

2. Before releasing the brake (e.g., after emergency stop), securely block the vertical axis with a barrier.

3. During direct teaching with brake disengaged, ensure no part of the body is between the vertical axis and the frame.

## (VI) Motor Removal Warning (Vertical Configurations)

1. Removing the motor may cause the vertical axis to fall.

2. **Cut controller power first**, and block the vertical axis with a support before motor removal.

3. Avoid placing hands or body between the drive unit and the vertical axis or frame.

## (VII) Handling Damage and Abnormalities

**1. Stop use immediately** in case of damage or abnormal behavior. Contact our support team.

2. Steel belts, sync belts, rollers, and lubricant are consumables. **Annual replacement is recommended.** Lubricate periodically.

## (VIII) High-Temperature Components Warning

1. The motor and gearbox may become **extremely hot during operation**. Contact may cause burns.

2. Before inspection, cut power and allow components to cool. Confirm temperature safety before touching.

## (IX) Warning Labels Must Not Be Removed or Altered

1. Removing or damaging labels may lead to failure in recognizing hazards and result in accidents.

2. Do not obstruct warning labels with equipment or other objects.

3. Ensure all warnings are clearly visible from outside the safety guard area.

## (X) Protective Grounding

1. To prevent electric shock, **always ground** the electric slide and controller properly.

## (XI) Parameter Setting Guidance

1. Set allowable inertia and end load appropriately to ensure smooth acceleration of the slide.

2. Failure to observe this may cause premature wear, damage, or residual vibration during operation.

**NOTE:**

These instructions are intended to minimize risks during operation. Always refer to the full operation manual and comply with local safety regulations.

# Safety Functions of the Electric Slide Module

## (I) Overload Protection

1. If the motor exceeds its rated load, **cut off servo power immediately** to prevent damage or failure.

## (II) Mechanical Hard Stops

1. Hard stops are installed to prevent the slide from exceeding its mechanical travel range. They enable emergency stopping even during high-speed movement when servo power is cut.

2. Note: Rotary axes may not include mechanical hard stops.

3. The area limited by hard stops defines the **safe operating range** of the axis.

## (III) Brake for Vertical Configurations (Z-Axis)

1. An electromagnetic brake is provided on vertical models to prevent the slide from falling when servo power is disconnected. It holds position at any point during power-off.

2. **Warning**: Releasing the brake may cause the vertical axis to drop, creating a hazard.

1. Always press the **emergency stop button** and support the vertical axis before releasing the brake.

2. When the brake is released, ensure no part of the body is between the vertical axis and the frame.

## (IV) System-Level Safety Measures

1. When integrating the electric slide into an automated system, additional hazards beyond those of the standalone unit may arise.

2. **System builders must implement comprehensive safety measures tailored to the full system**, including perimeter guarding, emergency stops, and functional safety protocols.

## (V) Trial Operation Procedure

After installation, adjustment, inspection, maintenance, or repair, perform test operation as follows:

**1. If Safety Guards Are Not Yet Installed**

Use barriers or tape to isolate the equipment's operating range. Ensure:

Barriers are secure and immovable.

The restricted area is highly visible.

Clear "No Entry During Operation" signs are posted. Unauthorized personnel must not enter.

**2. Before Powering On the Controller**

Confirm:

The slide module is installed correctly.

Electrical connections are proper and secure.

Grounding connections are adequate.

Connections to peripheral equipment are correct.

Basic safety measures (e.g., temporary guards) are in place.

The operating environment meets specified conditions.

**3. After Powering On the Controller**

Verify:

Start/stop buttons and mode selection function correctly.

Software travel limits are properly set for each axis.

Final positioning accuracy meets requirements.

Communication with peripheral devices signals correctly.

Emergency stop functions operate as intended.

The teach pendant and demonstration modes work normally.

Safety interlock and connectivity functions are operational.

Automatic cycle operation performs as expected.

## (VI) Maintenance and Lubrication

1. To maintain module performance, **regular lubrication is essential**. Insufficient lubrication will accelerate wear and may lead to premature failure.
2. Do not mix different types of lubricants. If special lubricants are required, consult our company for recommendations.

## (VII) Storage

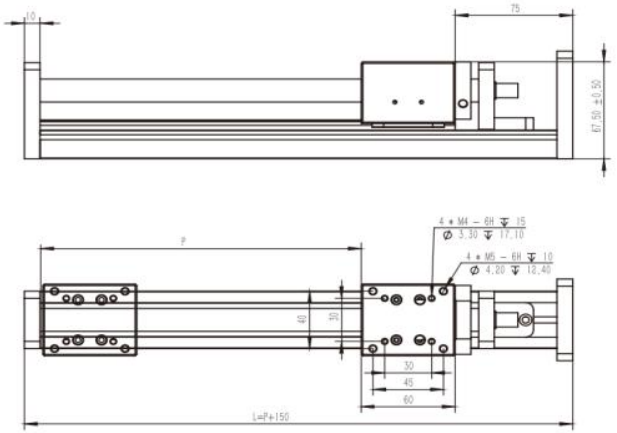
1. If the product will not be used for an extended period, **store it horizontally** in a clean, dry environment.
2. Avoid long-term exposure to high/low temperatures, humidity, or corrosive conditions.

**NOTE**

Always adhere to the complete safety and operation guidelines provided in the official manual. Regular inspection and maintenance are critical to safe and reliable performance.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| | | | |
|---|---|---|---|
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

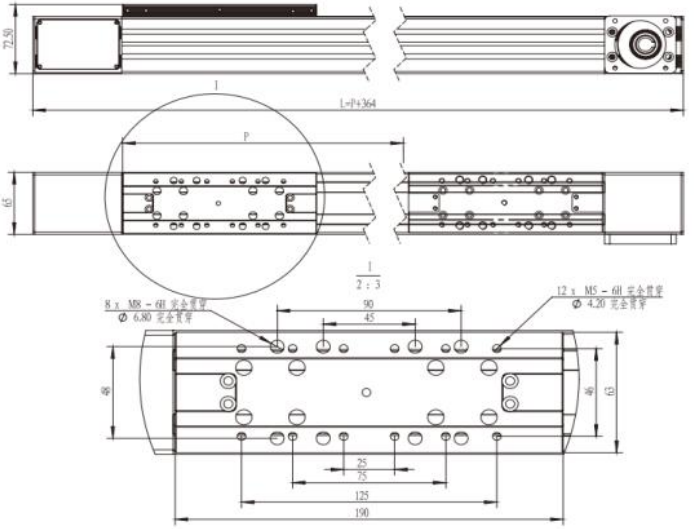
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

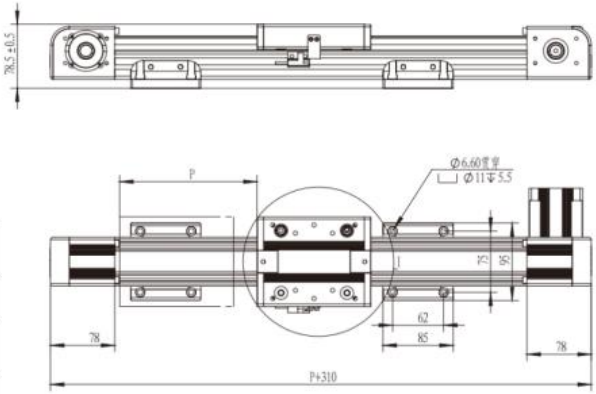
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

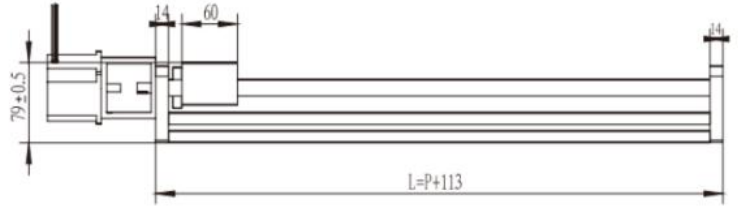
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

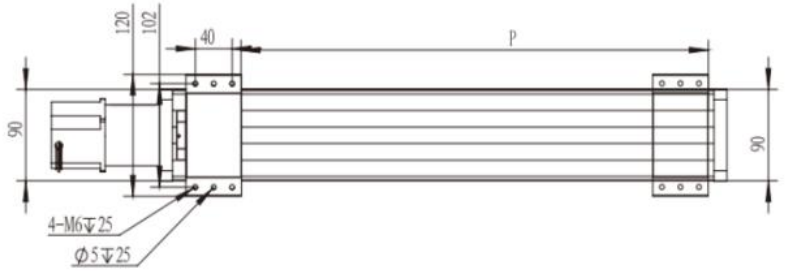
3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EB674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Manufacturer:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Address:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, shanghai 200000 CN.
**Imported to AUS:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD NSW 2122 Australia
**Imported to USA:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim Place, Rancho Cucamonga, CA 91730

| UK | REP |
|---|---|

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| EC | REP |
|---|---|

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# RAIL DE GUIDAGE LINÉAIRE

**MODÈLE : CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



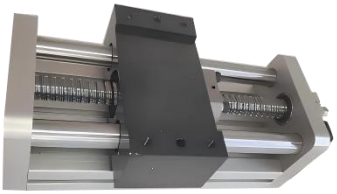
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Ceci est le mode d'emploi d'origine. Veuillez lire attentivement l'intégralité du manuel avant utilisation. VEVOR se réserve le droit d'interpréter clairement ce manuel d'utilisation. L'apparence du produit dépend du produit que vous avez reçu. Veuillez nous excuser de ne pas vous informer ultérieurement des mises à jour technologiques ou logicielles de notre produit.

| | |
|---|---|
|  | Avertissement – Afin de réduire les risques de blessure, l'utilisateur doit lire attentivement le manuel d'instructions. |
|  | Ce produit est soumis aux dispositions de la directive européenne 2012/19/CE. Le symbole représentant une poubelle barrée indique que le produit doit être collecté séparément des déchets ménagers dans l'Union européenne. Ceci s'applique au produit et à tous les accessoires portant ce symbole. Les produits ainsi marqués ne doivent pas être jetés avec les ordures ménagères ordinaires, mais doivent être déposés dans un point de collecte pour le recyclage des appareils électriques et électroniques (EEED). |

## Informations importantes sur la sécurité

Voici les consignes de sécurité essentielles pour l'utilisation du module coulissant électrique. Des consignes de sécurité supplémentaires concernant l'installation, le fonctionnement, l'inspection et la maintenance sont fournies dans les chapitres correspondants. **Le respect strict de toutes les précautions est obligatoire.**

### (I) Précautions à prendre lors du fonctionnement automatique

1. Installez des protections de sécurité autour de la zone de fonctionnement du toboggan électrique pour empêcher l'accès de l'opérateur, car les mouvements à grande vitesse peuvent causer des blessures .
2. Équiper les entrées des agents de sécurité de commandes d'arrêt d'urgence.
3. N'accédez pas à la zone contrôlée par des points d'entrée non autorisés .

### (II) Avertissement relatif au risque de pincement

1. Soyez toujours attentif au mouvement de la glissière pendant son utilisation afin d'éviter les blessures à la main .
2 . **Une installation ou une utilisation incorrecte peut entraîner des blessures graves.** Veuillez lire attentivement le manuel d'utilisation avant toute installation ou utilisation.

### (III) Interdiction d'utilisation dans les environnements dangereux

1. Ce module coulissant **n'est pas antidéflagrant** .

2. Ne pas utiliser en présence de gaz inflammables, de poussières combustibles, de liquides inflammables ou dans tout environnement présentant un risque d'explosion ou d'incendie.

## (IV) Interdiction d'utilisation dans des environnements électromagnétiquement hostiles

1. Ne pas utiliser dans des zones sujettes aux interférences électromagnétiques, aux décharges électrostatiques ou aux fortes ondes radio. Ces perturbations peuvent provoquer un dysfonctionnement et entraîner des blessures.

## (V) Avis de déverrouillage du frein pour les glissières à montage vertical (axe Z)

1. Relâcher le frein peut entraîner une descente inattendue de l'axe vertical .
2. Avant de relâcher le frein (par exemple, après un arrêt d'urgence), bloquez solidement l'axe vertical avec une barrière.
3. Lors de l'enseignement direct avec le frein désengagé, assurez-vous qu'aucune partie du corps ne se trouve entre l'axe vertical et le cadre .

## (VI) Avertissement concernant le retrait du moteur (configurations verticales)

1. Le retrait du moteur peut entraîner la chute de l'axe vertical.
2 . **Coupez d'abord l'alimentation du contrôleur** et bloquez l'axe vertical avec un support avant de retirer le moteur.
3. Évitez de placer vos mains ou votre corps entre l'unité d'entraînement et l'axe vertical ou le cadre.

## (VII) Gestion des dommages et des anomalies

**1. Cessez immédiatement l'utilisation en cas de dommage ou de** comportement anormal. Contactez notre service client.
2. Les courroies en acier, les courroies de synchronisation, les rouleaux et le lubrifiant sont des consommables. **Leur remplacement annuel est recommandé.** Lubrifiez-les périodiquement.

## (VIII) Avertissement relatif aux composants à haute température

1. Le moteur et la boîte de vitesses peuvent devenir **extrêmement chauds pendant le fonctionnement** . Tout contact peut provoquer des brûlures .
2. Avant toute inspection, coupez l'alimentation et laissez les composants refroidir. Vérifiez que la température est sûre avant toute manipulation.

## (IX) Les étiquettes d'avertissement ne doivent pas être retirées ni modifiées.

1. Retirer ou endommager les étiquettes peut empêcher de reconnaître les dangers et entraîner des accidents .
2. Ne pas obstruer les étiquettes d'avertissement avec de l'équipement ou d'autres objets .
3. Assurez-vous que tous les avertissements sont clairement visibles de l'extérieur de la zone de protection.

## (X) Mise à la terre de protection

1. Pour éviter tout risque d'électrocution, **mettez toujours correctement à la terre** le toboggan électrique et sa commande.

## (XI) Guide de paramétrage

1. Réglez correctement l'inertie admissible et la charge d'extrémité pour assurer une accélération en douceur du glissement.
2. Le non-respect de cette consigne peut entraîner une usure prématurée, des dommages ou des vibrations résiduelles pendant le fonctionnement.

**REMARQUE :**

Ces instructions visent à minimiser les risques lors de l'utilisation. Consultez toujours le manuel d'utilisation complet et respectez les réglementations de sécurité locales.

# Fonctions de sécurité du module de glissière électrique

## (I) Protection contre les surcharges

1. Si le moteur dépasse sa charge nominale, **coupez immédiatement l'alimentation du servo** pour éviter tout dommage ou toute panne.

## (II) Butées mécaniques

1. Des butées mécaniques empêchent le coulisseau de dépasser sa course mécanique. Elles permettent un arrêt d'urgence même lors de mouvements à grande vitesse en cas de coupure de l'alimentation du servomoteur.
2. Remarque : Les axes rotatifs peuvent ne pas comporter de butées mécaniques.
3. La zone délimitée par les butées mécaniques définit la plage **de fonctionnement sûre** de l'axe.

## (III) Frein pour configurations verticales (axe Z)

1. Un frein électromagnétique est prévu sur les modèles verticaux pour empêcher la chute du toboggan en cas de coupure de l'alimentation du servomoteur. Il maintient la position en toute circonstance pendant la coupure de courant.

2. **Avertissement** : Relâcher le frein peut entraîner la chute de l'axe vertical, créant un danger .

1. Appuyez toujours sur le **bouton d'arrêt d'urgence** et soutenez l'axe vertical avant de relâcher le frein.

2. Lorsque le frein est relâché, assurez-vous qu'aucune partie du corps ne se trouve entre l'axe vertical et le cadre .

## (IV) Mesures de sécurité au niveau du système

1. Lors de l'intégration du toboggan électrique dans un système automatisé, des risques supplémentaires peuvent survenir, en plus de ceux de l'unité autonome .

2 . **Les constructeurs de systèmes doivent mettre en œuvre des mesures de sécurité complètes adaptées à l'ensemble du système** , notamment la surveillance du périmètre, les arrêts d'urgence et les protocoles de sécurité fonctionnelle.

## (V) Procédure d'essai

Après installation, réglage, inspection, maintenance ou réparation, effectuez un test de fonctionnement comme suit :

**1. Si les dispositifs de sécurité ne sont pas encore installés**

Utilisez des barrières ou du ruban adhésif pour isoler la zone de fonctionnement de l'équipement. Assurez-vous que :

Les barrières sont sûres et inamovibles.

La zone réglementée est parfaitement visible.

Des panneaux « Entrée interdite pendant les opérations » sont clairement affichés. Le personnel non autorisé ne doit pas entrer.

**2. Avant de mettre la manette sous tension,**

vérifiez :

Le module coulissant est correctement installé.

Les connexions électriques sont correctes et sécurisées.

Les connexions de mise à la terre sont adéquates.

Les connexions aux périphériques sont correctes.

Des mesures de sécurité de base (par exemple, des protections temporaires) sont en place.

L'environnement d'exploitation répond aux conditions spécifiées.

**3. Après avoir allumé la manette,**

vérifiez :

Les boutons de démarrage/arrêt et de sélection du mode fonctionnent correctement.

Les limites de déplacement du logiciel sont correctement configurées pour chaque axe.

La précision du positionnement final est conforme aux exigences.

Communication correcte avec les périphériques.

Les fonctions d'arrêt d'urgence fonctionnent comme prévu.

Le pupitre d'apprentissage et les modes de démonstration fonctionnent normalement.

Les fonctions de verrouillage de sécurité et de connectivité sont opérationnelles.

Le fonctionnement du cycle automatique fonctionne comme prévu.

## (VI) Entretien et lubrification

1. Pour maintenir les performances du module, une **lubrification régulière est essentielle** . Une lubrification insuffisante accélérera l'usure et peut entraîner une défaillance prématurée.
2. Ne mélangez pas différents types de lubrifiants. Si des lubrifiants spéciaux sont nécessaires, consultez notre société pour obtenir des recommandations .

## (VII) Stockage

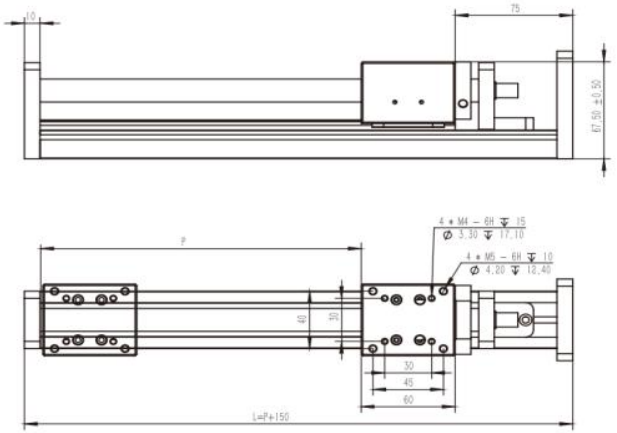
1. Si le produit ne doit pas être utilisé pendant une période prolongée, **stockez-le à l'horizontale** dans un endroit propre et sec.
2. Évitez toute exposition prolongée à des températures élevées/basses, à l'humidité ou à des conditions corrosives .

**REMARQUE :**

Respectez toujours l'intégralité des consignes de sécurité et d'utilisation fournies dans le manuel officiel. Un contrôle et un entretien réguliers sont essentiels à un fonctionnement sûr et fiable.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| | | | |
|---|---|---|---|
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

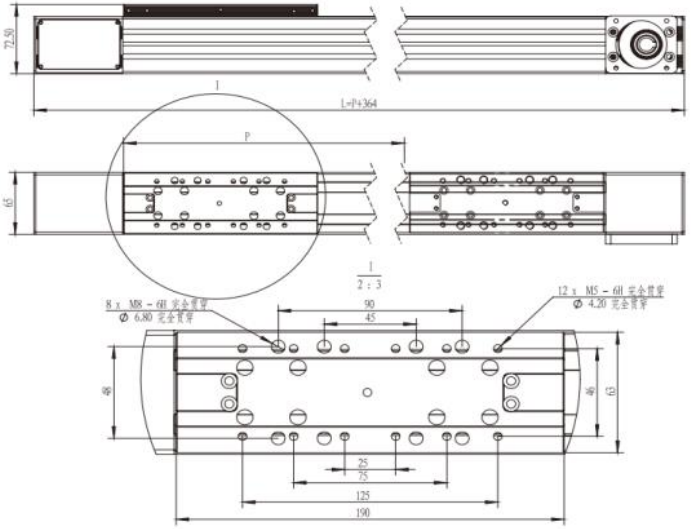
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

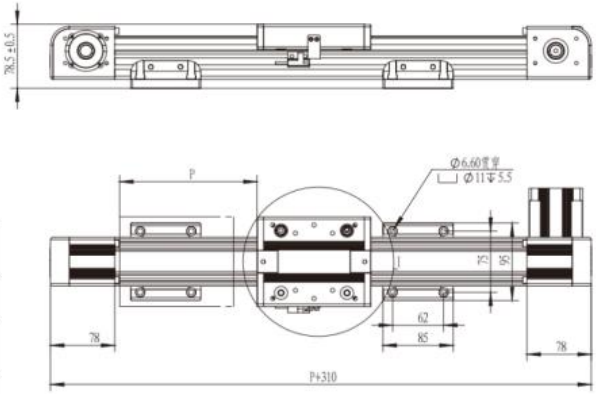
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

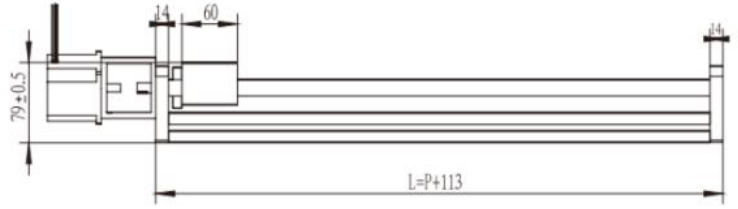
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

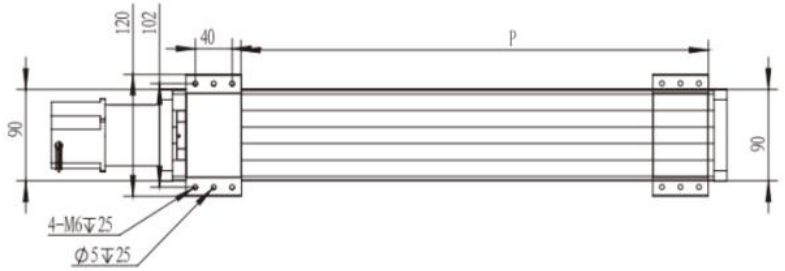
3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EB674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Fabricant :** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Adresse :** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, Shanghai 200000 CN.
**Importé en Australie :** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD
NSW 2122 Australie
**Importé aux États-Unis :** Sanven Technology Ltd., Suite 250, 9166 Anaheim
Rancho Cucamonga, CA 91730

| | |
|---|---|
| UK | REP |

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| | |
|---|---|
| EC | REP |

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEARE FÜHRUNGSSCHIENE

**MODELL:CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



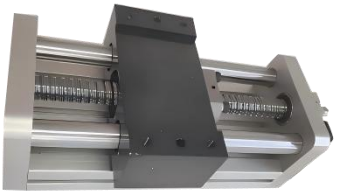
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Dies ist die Originalanleitung. Bitte lesen Sie die gesamte Bedienungsanleitung vor der Inbetriebnahme sorgfältig durch. VEVOR behält sich die Auslegung der Bedienungsanleitung vor. Das Aussehen des Produkts kann von dem gelieferten Produkt abweichen. Wir bitten um Verständnis, dass wir Sie nicht erneut über etwaige Technologie- oder Software-Updates informieren werden .

| | |
|---|---|
|  | Warnung – Um das Verletzungsrisiko zu verringern, muss der Benutzer die Bedienungsanleitung sorgfältig lesen. |
|  | Dieses Produkt unterliegt den Bestimmungen der europäischen Richtlinie 2012/19/EG. Das Symbol einer durchgestrichenen Mülltonne weist darauf hin, dass das Produkt in der Europäischen Union separat entsorgt werden muss. Dies gilt für das Produkt und sämtliches Zubehör, das mit diesem Symbol gekennzeichnet ist. Produkte dieser Art dürfen nicht im normalen Hausmüll entsorgt werden, sondern müssen zu einer Sammelstelle für das Recycling von Elektro- und Elektronikgeräten gebracht werden. |

## Wichtige Sicherheitsinformationen

Im Folgenden sind wichtige Sicherheitsvorkehrungen für den Betrieb des elektrischen Rutschmoduls aufgeführt. Weitere Sicherheitshinweise zu Installation, Betrieb, Inspektion und Wartung finden Sie in den jeweiligen Kapiteln. **Die strikte Einhaltung aller Vorsichtsmaßnahmen ist zwingend erforderlich.**

### (I) Vorsichtsmaßnahmen während des automatischen Betriebs

1. Installieren Sie Schutzvorrichtungen rund um den Arbeitsbereich der elektrischen Rutsche, um zu verhindern, dass der Bediener hineingelangt, da die Bewegung mit hoher Geschwindigkeit zu Verletzungen führen kann .
2. Sicherheitseingänge mit Not-Aus-Schaltern ausstatten .
3. Der Zugang zum Kontrollbereich über nicht autorisierte Zugänge ist untersagt .

### (II) Warnung vor Quetschgefahr

1. Achten Sie während des Betriebs stets auf die Bewegung des Schlittens , um Handverletzungen zu vermeiden.
2 . **Unsachgemäße Installation oder Bedienung können schwere Verletzungen verursachen.** Lesen Sie die Bedienungsanleitung vor der Installation oder Inbetriebnahme sorgfältig durch.

### (III) Verbot der Verwendung in Gefahrenbereichen

1. Dieses Schiebemodul ist nicht **explosionsgeschützt** .

2. Nicht verwenden in Gegenwart von entzündbaren Gasen, brennbarem Staub, entzündbaren Flüssigkeiten oder in Umgebungen, in denen Explosions- oder Brandgefahr besteht .

## (IV) Verbot der Verwendung in elektromagnetisch feindlichen Umgebungen

1. Betreiben Sie das Gerät nicht in Bereichen, die anfällig für elektromagnetische Störungen, elektrostatische Entladungen oder starke Funkwellen sind. Solche Störungen können zu Fehlfunktionen und Verletzungen führen .

## (V) Hinweis zur Bremsfreigabe für vertikal montierte Schlitten (Z-Achse)

1. Durch das Lösen der Bremse kann es zu einem unerwarteten Absinken der vertikalen Achse kommen.
2. Vor dem Lösen der Bremse (z . B. nach einer Notbremsung) muss die vertikale Achse mit einer Barriere sicher abgesperrt werden.
3. Achten Sie beim direkten Unterrichten mit gelöster Bremse darauf, dass sich kein Körperteil zwischen der Vertikalachse und dem Rahmen befindet .

## (VI) Warnung vor Motorausbau (vertikale Konfigurationen)

1. Durch das Entfernen des Motors kann die vertikale Achse herunterfallen.
2 . **Schalten Sie zuerst die Stromzufuhr zum Controller ab** und blockieren Sie die vertikale Achse mit einer Stütze, bevor Sie den Motor ausbauen.
3. Vermeiden Sie es , Hände oder Körper zwischen die Antriebseinheit und die vertikale Achse bzw. den Rahmen zu bringen.

## (VII) Beschädigungen und Anomalien beim Umgang mit dem Material

**1. Bei** Beschädigung oder ungewöhnlichem Verhalten **die Nutzung sofort einstellen . Kontaktieren Sie unser Support-Team.**
2. Stahlriemen, Synchronriemen, Walzen und Schmierstoff sind Verschleißteile. **Ein jährlicher Austausch wird empfohlen.** Regelmäßig schmieren .

## (VIII) Warnung vor Hochtemperaturbauteilen

1. Motor und Getriebe können sich im Betrieb extrem erhitzen . **Berührung** kann Verbrennungen verursachen.
2. Vor der Inspektion die Stromzufuhr unterbrechen und die Bauteile abkühlen lassen. Vor dem Berühren die Temperatursicherheit überprüfen.

## (IX) Warnhinweise dürfen nicht entfernt oder verändert werden

1. Das Entfernen oder Beschädigen von Etiketten kann dazu führen, dass Gefahren nicht erkannt werden und es zu Unfällen kommt.

2. Warnhinweise dürfen nicht durch Geräte oder andere Gegenstände verdeckt werden .

3. Stellen Sie sicher, dass alle Warnhinweise von außerhalb des Sicherheitsbereichs deutlich sichtbar sind .

### (X) Schutzerdung

1. Um einen Stromschlag zu vermeiden, müssen der elektrische Schlitten und die Steuerung **stets ordnungsgemäß geerdet werden .**

### (XI) Leitfaden zur Parametereinstellung

1. Stellen Sie die zulässige Trägheit und Endlast so ein, dass eine gleichmäßige Beschleunigung des Schlittens gewährleistet ist.

2. Wird dies nicht beachtet , kann es zu vorzeitigem Verschleiß, Beschädigungen oder Restvibrationen während des Betriebs kommen.

**Hinweis :**

Diese Anweisungen dienen der Minimierung von Risiken während des Betriebs. Beachten Sie stets die vollständige Bedienungsanleitung und die örtlichen Sicherheitsvorschriften.

## Sicherheitsfunktionen des elektrischen Rutschmoduls

### (I) Überlastschutz

1. Wenn der Motor seine Nennlast überschreitet, **schalten Sie die Servostromversorgung sofort ab,** um Schäden oder Ausfälle zu vermeiden.

### (II) Mechanische Anschläge

1. Um zu verhindern, dass der Schlitten seinen mechanischen Verfahrweg überschreitet, sind Anschläge installiert. Sie ermöglichen einen Notstopp auch bei hoher Geschwindigkeit, wenn die Servostromversorgung unterbrochen wird.

2. Hinweis: Drehachsen verfügen möglicherweise nicht über mechanische Anschläge .

3. Der durch die Anschläge begrenzte Bereich definiert den **sicheren Betriebsbereich** der Achse.

### (III) Bremse für vertikale Konfigurationen (Z-Achse)

1. Bei vertikalen Modellen ist eine elektromagnetische Bremse vorhanden, die ein Herabfallen des Schlittens bei Unterbrechung der Servostromversorgung verhindert. Sie hält die Position während des Stromausfalls in jeder beliebigen Position.

2. **Warnung** : Durch das Lösen der Bremse kann die vertikale Achse absinken, wodurch eine Gefahr entsteht .

1. Drücken Sie immer den **Not-Aus-Knopf und stützen Sie die vertikale Achse ab** , bevor Sie die Bremse lösen.

2. Achten Sie beim Lösen der Bremse darauf, dass sich kein Körperteil zwischen der vertikalen Achse und dem Rahmen befindet.

## (IV) Sicherheitsmaßnahmen auf Systemebene

1. Bei der Integration der elektrischen Rutsche in ein automatisiertes System können zusätzliche Gefahren entstehen, die über die Gefahren des eigenständigen Geräts hinausgehen.

2 . **Systementwickler müssen umfassende Sicherheitsmaßnahmen implementieren, die auf das gesamte System zugeschnitten sind** , einschließlich Perimeterüberwachung, Not-Aus-Schalter und funktionaler Sicherheitsprotokolle.

## (V) Probebetriebsverfahren

Nach Installation, Justierung, Inspektion, Wartung oder Reparatur führen Sie den Testvorgang wie folgt durch:

**1. Falls noch keine Schutzvorrichtungen installiert sind**

Verwenden Sie Absperrungen oder Klebeband, um den Betriebsbereich des Geräts einzugrenzen. Stellen Sie Folgendes sicher:

Die Barrieren sind sicher und unbeweglich.

Der Sperrbereich ist gut sichtbar.

Deutliche Schilder mit der Aufschrift „Zutritt während des Betriebs verboten“ sind angebracht. Unbefugten Personen ist der Zutritt untersagt.

**2. Vor dem Einschalten des Controllers**

Folgendes bestätigen:

Das Schiebemodul ist korrekt installiert.

Die elektrischen Anschlüsse sind ordnungsgemäß und sicher.

Die Erdungsanschlüsse sind ausreichend.

Die Anschlüsse an die Peripheriegeräte sind korrekt.

Grundlegende Sicherheitsmaßnahmen (z. B. temporäre Wachleute) sind vorhanden.

Die Betriebsumgebung erfüllt die vorgegebenen Bedingungen.

**3. Nach dem Einschalten des Controllers**

Folgendes überprüfen:

Start-/Stopp-Tasten und Modusauswahl funktionieren einwandfrei.

Die Software-Verfahrgrenzen sind für jede Achse korrekt eingestellt.

Die endgültige Positionierungsgenauigkeit erfüllt die Anforderungen.

Die Kommunikation mit Peripheriegeräten erfolgt korrekt.

Die Not-Aus-Funktionen funktionieren wie vorgesehen.

Die Teach-Funktion und der Demonstrationsmodus funktionieren einwandfrei.

Sicherheitsverriegelungs- und Verbindungsfunktionen sind funktionsfähig.

Der automatische Zyklusablauf funktioniert wie erwartet.

## (VI) Wartung und Schmierung

1. Um die Leistungsfähigkeit des Moduls aufrechtzuerhalten, ist eine **regelmäßige Schmierung unerlässlich** . Unzureichende Schmierung beschleunigt den Verschleiß und kann zu vorzeitigem Ausfall führen.

2. Verschiedene Schmierstoffarten dürfen nicht gemischt werden. Falls Spezialschmierstoffe benötigt werden, wenden Sie sich bitte an unser Unternehmen, um Empfehlungen zu erhalten .

## (VII) Lagerung

1. Wenn das Produkt längere Zeit nicht verwendet wird, lagern Sie **es liegend** an einem sauberen, trockenen Ort.

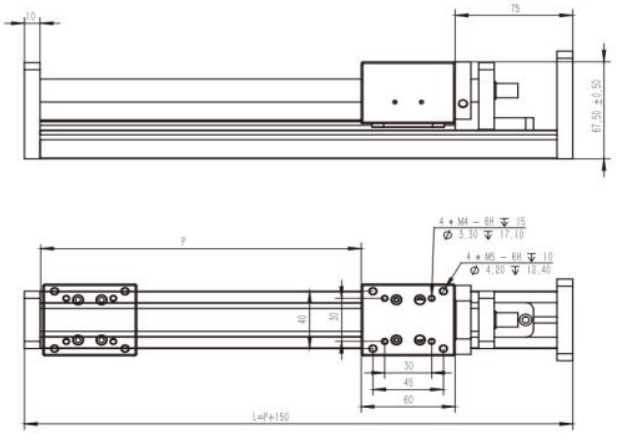
2. Vermeiden Sie eine längere Einwirkung von hohen/niedrigen Temperaturen, Feuchtigkeit oder korrosiven Bedingungen.

**HINWEIS:**

Beachten Sie stets die vollständigen Sicherheits- und Betriebshinweise im offiziellen Handbuch. Regelmäßige Inspektion und Wartung sind für einen sicheren und zuverlässigen Betrieb unerlässlich.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

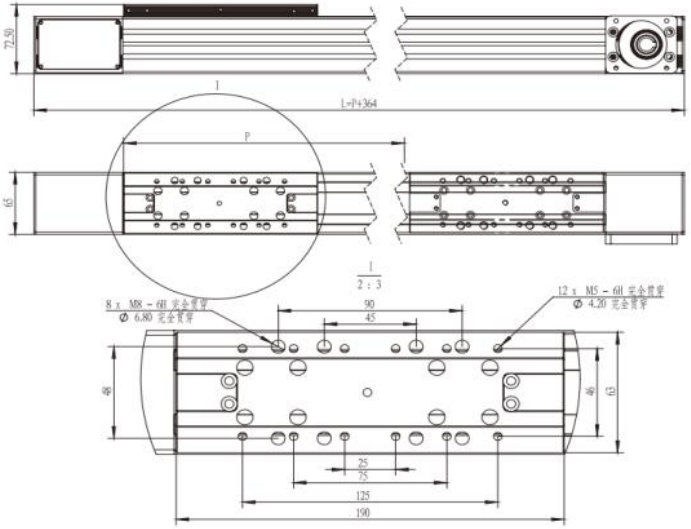
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

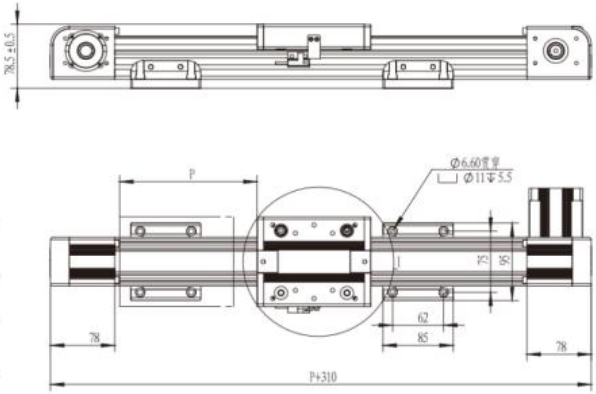
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

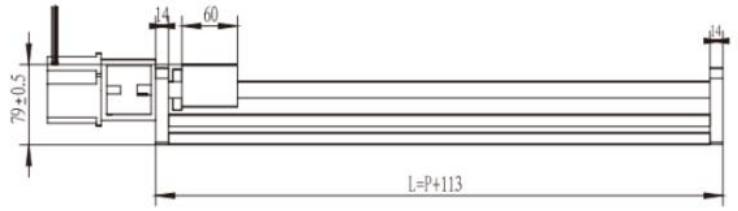
# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

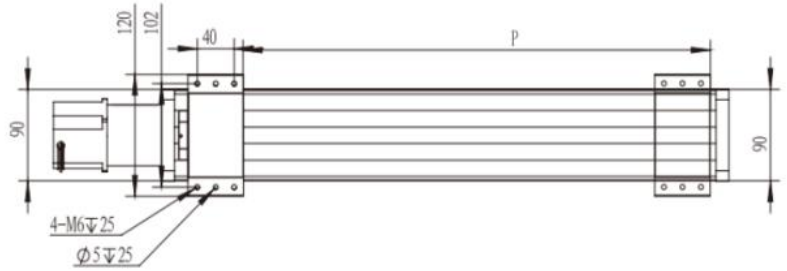
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| Adapter motor | | sensor | |
|---|---|---|---|
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EB674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Hersteller:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Adresse:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, Shanghai 200000 CN.
**Importiert nach Australien:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREET, EASTWOOD
NSW 2122 Australien
**Importiert in die USA:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim
Ort, Rancho Cucamonga, CA 91730

| UK | REP |
|---|---|

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| EC | REP |
|---|---|

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# GUIDA LINEARE

**MODELLO: CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



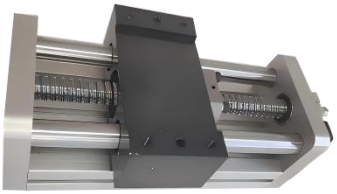
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Queste sono le istruzioni originali, si prega di leggere attentamente tutte le istruzioni del manuale prima dell'uso. VEVOR si riserva la piena interpretazione del proprio manuale utente. L'aspetto del prodotto dipenderà dal prodotto ricevuto. Vi preghiamo di scusarci se non vi informeremo più in caso di aggiornamenti tecnologici o software sul nostro prodotto.

| | |
|---|---|
|  | Avvertenza: per ridurre il rischio di lesioni, l'utente deve leggere attentamente il manuale di istruzioni. |
|  | Questo prodotto è soggetto alle disposizioni della Direttiva Europea 2012/19/CE. Il simbolo raffigurante un bidone della spazzatura barrato indica che il prodotto richiede la raccolta differenziata nell'Unione Europea. Questo vale per il prodotto e tutti gli accessori contrassegnati da questo simbolo. I prodotti contrassegnati come tali non possono essere smaltiti con i normali rifiuti domestici, ma devono essere conferiti presso un punto di raccolta per il riciclaggio di apparecchiature elettriche ed elettroniche. |

## Informazioni importanti sulla sicurezza

Di seguito sono riportate le precauzioni di sicurezza essenziali per il funzionamento del modulo di scorrimento elettrico. Ulteriori note di sicurezza relative a installazione, funzionamento, ispezione e manutenzione sono fornite nei rispettivi capitoli. **È obbligatorio rispettare scrupolosamente tutte le precauzioni.**

### (I) Precauzioni durante il funzionamento automatico

1. Installare protezioni di sicurezza attorno al raggio d'azione della slitta elettrica per impedire l'accesso dell'operatore, poiché i movimenti ad alta velocità potrebbero causare lesioni .
2. Dotare gli ingressi delle guardie di sicurezza di comandi di arresto di emergenza.
3. Non accedere all'area controllata attraverso punti di accesso non autorizzati .

### (II) Avvertenza di pericolo di schiacciamento

1. Prestare sempre attenzione al movimento della slitta durante il funzionamento per evitare lesioni alle mani .
2 . **Un'installazione o un utilizzo impropri possono causare gravi lesioni.** Leggere attentamente il manuale d'uso prima dell'installazione o dell'uso.

### (III) Divieto di utilizzo in ambienti pericolosi

1. Questo modulo scorrevole non è **antideflagrante** .
2. Non utilizzare in presenza di gas infiammabili, polvere combustibile, liquidi infiammabili o in qualsiasi ambiente con rischio di esplosione o incendio .

### (IV) Divieto di utilizzo in ambienti elettromagneticamente ostili

1. Non utilizzare in aree soggette a interferenze elettromagnetiche, scariche elettrostatiche o forti onde radio. Tali disturbi possono causare malfunzionamenti e lesioni .

## (V) Avviso di rilascio del freno per guide a montaggio verticale (asse Z)

1. Il rilascio del freno può causare la discesa inaspettata dell'asse verticale.
2. Prima di rilasciare il freno (ad esempio dopo un arresto di emergenza), bloccare saldamente l'asse verticale con una barriera .
3. Durante l'insegnamento diretto con il freno disinserito, assicurarsi che nessuna parte del corpo si trovi tra l'asse verticale e il telaio .

## (VI) Avvertenza sulla rimozione del motore (configurazioni verticali)

1. La rimozione del motore potrebbe causare la caduta dell'asse verticale.
2 . **Prima di rimuovere il motore , interrompere l'alimentazione del controller** e bloccare l'asse verticale con un supporto.
3. Evitare di posizionare le mani o il corpo tra l'unità di azionamento e l'asse verticale o il telaio.

## (VII) Gestione dei danni e delle anomalie

**1. Interrompere immediatamente l'uso in caso di** danni o comportamenti anomali. Contattare il nostro team di supporto.
2. Le cinghie in acciaio, le cinghie di sincronizzazione, i rulli e il lubrificante sono materiali di consumo. **Si consiglia la sostituzione annuale.** Lubrificare periodicamente.

## (VIII) Avvertenza sui componenti ad alta temperatura

1. Il motore e il riduttore possono diventare estremamente **caldi durante il funzionamento** . Il contatto può causare ustioni.
2. Prima dell'ispezione, interrompere l'alimentazione e lasciare raffreddare i componenti. Verificare che la temperatura sia di sicurezza prima di toccarli.

## (IX) Le etichette di avvertenza non devono essere rimosse o alterate

1. La rimozione o il danneggiamento delle etichette può impedire il riconoscimento dei pericoli e provocare incidenti.
2. Non ostruire le etichette di avvertenza con apparecchiature o altri oggetti .
3. Assicurarsi che tutti gli avvisi siano chiaramente visibili dall'esterno dell'area di sicurezza .

## (X) Messa a terra di protezione

1. Per evitare scosse elettriche, **collegare sempre correttamente a terra la slitta** elettrica e il controller.

## (XI) Guida all'impostazione dei parametri

1. Impostare l'inerzia ammissibile e il carico finale in modo appropriato per garantire un'accelerazione graduale della slitta.
2. La mancata osservanza di questa precauzione può causare usura prematura, danni o vibrazioni residue durante il funzionamento.

**NOTA :**

queste istruzioni hanno lo scopo di ridurre al minimo i rischi durante il funzionamento. Fare sempre riferimento al manuale operativo completo e rispettare le normative di sicurezza locali.

# Funzioni di sicurezza del modulo di scorrimento elettrico

## (I) Protezione da sovraccarico

1. Se il motore supera il carico nominale, **interrompere immediatamente l'alimentazione del servo** per evitare danni o guasti.

## (II) Arresti meccanici bruschi

1. I fermi meccanici sono installati per impedire alla slitta di superare la sua corsa meccanica. Consentono l'arresto di emergenza anche durante i movimenti ad alta velocità, quando l'alimentazione del servomotore viene interrotta.
2. Nota: gli assi rotanti potrebbero non includere arresti meccanici.
3. L'area limitata dagli arresti rigidi definisce l' intervallo **di funzionamento sicuro** dell'asse.

## (III) Freno per configurazioni verticali (asse Z)

1. I modelli verticali sono dotati di un freno elettromagnetico per impedire la caduta della slitta quando l'alimentazione del servocomando viene interrotta. Mantiene la posizione in qualsiasi momento durante lo spegnimento.
2. **Avvertenza :** il rilascio del freno può causare la caduta dell'asse verticale, creando un pericolo.

1. Premere sempre il pulsante **di arresto di emergenza** e sostenere l'asse verticale prima di rilasciare il freno.
2. Quando il freno viene rilasciato, assicurarsi che nessuna parte del corpo si trovi tra l'asse verticale e il telaio .

## (IV) Misure di sicurezza a livello di sistema

1. Quando si integra la slitta elettrica in un sistema automatizzato, potrebbero presentarsi pericoli aggiuntivi rispetto a quelli dell'unità autonoma.

2 . **I costruttori di sistemi devono implementare misure di sicurezza complete e personalizzate per l'intero sistema** , tra cui protezione perimetrale, arresti di emergenza e protocolli di sicurezza funzionale.

## (V) Procedura di prova operativa

Dopo l'installazione, la regolazione, l'ispezione, la manutenzione o la riparazione, eseguire il test di funzionamento come segue:

**1. Se le protezioni di sicurezza non sono ancora installate**

Utilizzare barriere o nastro adesivo per isolare il raggio d'azione dell'apparecchiatura. Assicurarsi che:

Le barriere sono sicure e inamovibili.

L'area riservata è molto visibile.

Sono affissi cartelli ben visibili con la scritta "Divieto di accesso durante le attività". Il personale non autorizzato non deve entrare.

**2. Prima di accendere il controller,**

verificare quanto segue:

Il modulo scorrevole è installato correttamente.

I collegamenti elettrici sono corretti e sicuri.

I collegamenti di messa a terra sono adeguati.

I collegamenti alle apparecchiature periferiche sono corretti.

Sono in atto misure di sicurezza di base (ad esempio, guardie temporanee).

L'ambiente operativo soddisfa le condizioni specificate.

**3. Dopo aver acceso il controller,**

verificare:

I pulsanti di avvio/arresto e di selezione della modalità funzionano correttamente.

I limiti di corsa del software sono impostati correttamente per ciascun asse.

La precisione del posizionamento finale soddisfa i requisiti.

La comunicazione con i dispositivi periferici avviene correttamente.

Le funzioni di arresto di emergenza funzionano come previsto.

Le modalità teach pendant e dimostrazione funzionano normalmente.

Le funzioni di interblocco di sicurezza e connettività sono operative.

Il funzionamento del ciclo automatico funziona come previsto.

## (VI) Manutenzione e lubrificazione

1. Per mantenere le prestazioni del modulo, **è essenziale una lubrificazione regolare .** Una lubrificazione insufficiente accelera l'usura e può portare a guasti prematuri.
2. Non mescolare diversi tipi di lubrificanti. Se sono necessari lubrificanti speciali, consultare la nostra azienda per consigli .

## (VII) Conservazione

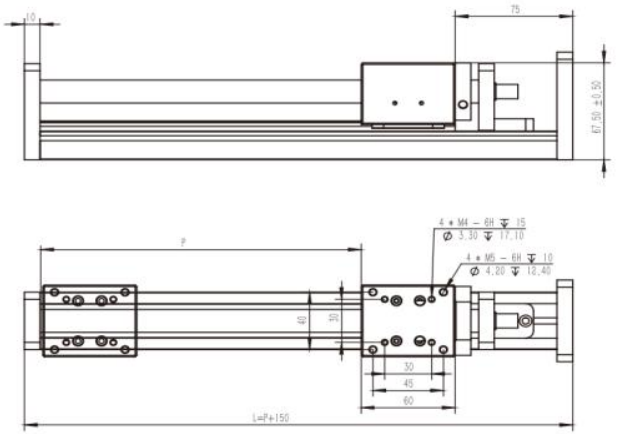
1. Se il prodotto non verrà utilizzato per un periodo prolungato, **conservarlo orizzontalmente** in un ambiente pulito e asciutto.
2. Evitare l'esposizione prolungata a temperature alte/basse, umidità o condizioni corrosive .

**NOTA**

Attenersi sempre alle linee guida complete di sicurezza e funzionamento fornite nel manuale ufficiale. Ispezioni e manutenzioni regolari sono fondamentali per prestazioni sicure e affidabili.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

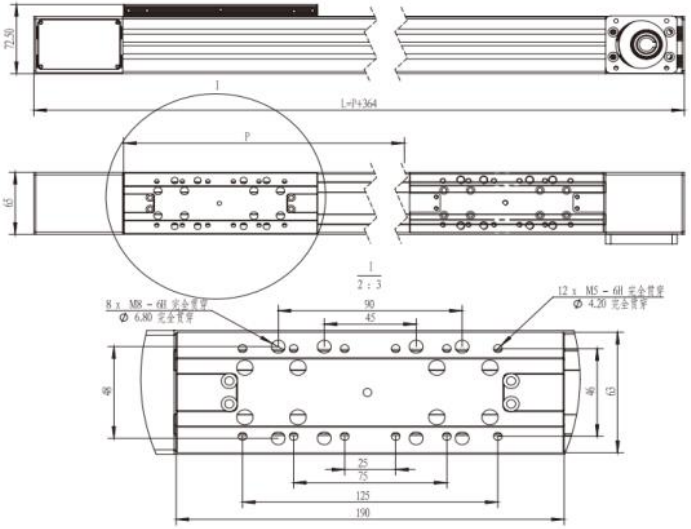
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

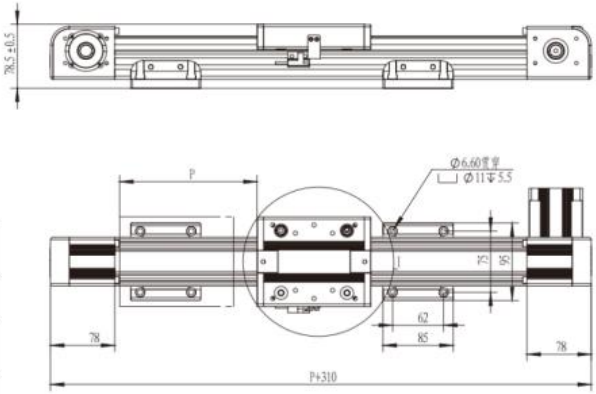
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

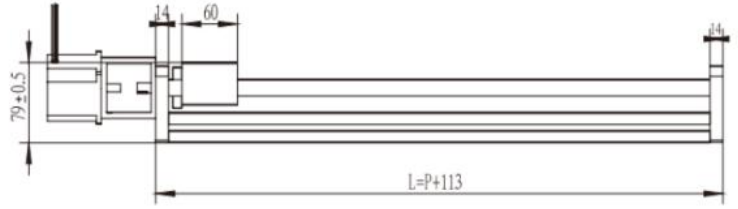
# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

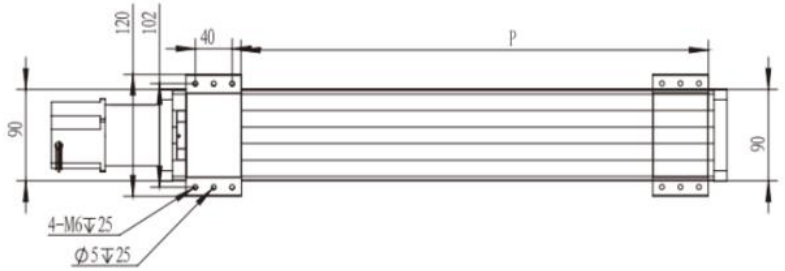
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| Adapter motor | | sensor | |
|---|---|---|---|
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EE674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Produttore:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Indirizzo:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, Shanghai 200000 CN.
**Importato in AUS:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD Nuovo Galles del Sud 2122 Australia
**Importato negli USA:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim
Luogo, Rancho Cucamonga, CA 91730

| | |
|---|---|
| UK | REP |

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| | |
|---|---|
| EC | REP |

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# GUÍA LINEAL

**MODELO: CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



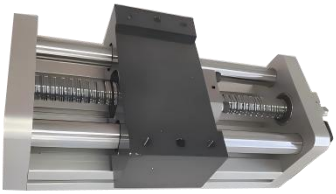
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Estas son las instrucciones originales. Lea atentamente todas las instrucciones del manual antes de usar el producto. VEVOR se reserva el derecho de interpretar este manual de usuario. El aspecto del producto puede variar. Le pedimos disculpas por no informarle sobre actualizaciones de tecnología o software de nuestro producto.

| | |
|---|---|
|  | Advertencia: Para reducir el riesgo de lesiones, el usuario debe leer atentamente el manual de instrucciones. |
|  | Este producto está sujeto a lo dispuesto en la Directiva Europea 2012/19/CE. El símbolo del contenedor de basura tachado indica que este producto requiere la recogida selectiva de residuos en la Unión Europea. Esto se aplica tanto al producto como a todos los accesorios marcados con este símbolo. Los productos marcados como tales no deben desecharse con la basura doméstica habitual, sino que deben llevarse a un punto de recogida para el reciclaje de aparatos eléctricos y electrónicos. |

## Información importante de seguridad

Las siguientes son precauciones de seguridad críticas para el funcionamiento del módulo de deslizamiento eléctrico. En los capítulos correspondientes se proporcionan notas de seguridad adicionales sobre la instalación, el funcionamiento, la inspección y el mantenimiento. **Es obligatorio el estricto cumplimiento de todas las precauciones.**

### (I) Precauciones durante el funcionamiento automático

1. Instale protecciones de seguridad alrededor del área de operación de la corredera eléctrica para evitar el ingreso del operador, ya que el movimiento a alta velocidad puede causar lesiones.
2. Equipe las entradas de los guardias de seguridad con controles de parada de emergencia.
3. No acceda al área controlada a través de ningún punto de entrada no autorizado .

### (II) Advertencia de peligro de pellizco

1. Siempre tenga en cuenta el movimiento de la corredera durante el funcionamiento para evitar lesiones en las manos .
2 . **Una instalación o un funcionamiento incorrectos pueden causar lesiones graves.** Lea detenidamente el manual de instrucciones antes de la instalación o el uso.

### (III) Prohibición de uso en ambientes peligrosos

1. Este módulo deslizante no es a **prueba de explosiones** .
2. No utilizar en presencia de gases inflamables, polvo combustible, líquidos inflamables o en cualquier entorno con riesgo de explosión o incendio .

## (IV) Prohibición de uso en entornos electromagnéticamente hostiles

1. No utilice el equipo en zonas propensas a interferencias electromagnéticas, descargas electrostáticas o ondas de radio intensas. Dichas perturbaciones pueden provocar un mal funcionamiento y causar lesiones .

## (V) Aviso de liberación del freno para guías de montaje vertical (eje Z)

1. Al soltar el freno puede provocar que el eje vertical descienda inesperadamente.
2. Antes de soltar el freno (por ejemplo, después de una parada de emergencia), bloquee de forma segura el eje vertical con una barrera.
3. Durante la enseñanza directa con el freno desactivado, asegúrese de que ninguna parte del cuerpo se encuentre entre el eje vertical y el marco .

## (VI) Advertencia de extracción del motor (configuraciones verticales)

1. Quitar el motor puede provocar la caída del eje vertical .
2 . **Primero** , corte la alimentación del controlador y bloquee el eje vertical con un soporte antes de retirar el motor.
3. Evite colocar las manos o el cuerpo entre la unidad de accionamiento y el eje vertical o el marco.

## (VII) Manejo de daños y anomalías

**1. Deje de usar el producto inmediatamente** si presenta daños o un funcionamiento anormal. Póngase en contacto con nuestro equipo de soporte **.**
2. Las correas de acero, las correas de sincronización, los rodillos y el lubricante son consumibles. **Se recomienda su reemplazo anual.** Lubrique periódicamente.

## (VIII) Advertencia sobre componentes de alta temperatura

1. El motor y la caja de cambios pueden alcanzar temperaturas **extremadamente altas durante el funcionamiento** . El contacto puede causar quemaduras.
2. Antes de la inspección, desconecte la alimentación y deje que los componentes se enfríen. Compruebe que la temperatura sea segura antes de tocarlos.

## (IX) Las etiquetas de advertencia no deben ser retiradas ni alteradas.

1. Quitar o dañar las etiquetas puede provocar que no se reconozcan los peligros y causar accidentes.
2. No obstruya las etiquetas de advertencia con equipos u otros objetos .
3. Asegúrese de que todas las advertencias sean claramente visibles desde fuera del área de protección de seguridad.

## (X) Conexión a tierra de protección

1. Para evitar descargas eléctricas, **conecte siempre a tierra correctamente el deslizador** eléctrico y el controlador.

## (XI) Guía de configuración de parámetros

1. Ajuste la inercia admisible y la carga final adecuadamente para garantizar una aceleración suave del deslizador.
2. No observar esto puede causar desgaste prematuro, daños o vibraciones residuales durante el funcionamiento.

**NOTA :**

Estas instrucciones tienen como objetivo minimizar los riesgos durante el funcionamiento. Consulte siempre el manual de instrucciones completo y cumpla con las normas de seguridad locales.

# Funciones de seguridad del módulo de deslizamiento eléctrico

## (I) Protección contra sobrecargas

1. Si el motor excede su carga nominal, **corte la alimentación del servo inmediatamente para** evitar daños o fallas.

## (II) Topes mecánicos

1. Se han instalado topes mecánicos para evitar que la corredera exceda su recorrido mecánico. Estos topes permiten una parada de emergencia incluso durante movimientos a alta velocidad cuando se interrumpe la alimentación del servomotor.
2. Nota: Los ejes rotatorios pueden no incluir topes mecánicos.
3. El área limitada por topes físicos define el **rango de operación seguro** del eje.

## (III) Freno para configuraciones verticales (eje Z)

1. Los modelos verticales incorporan un freno electromagnético para evitar que la corredera se caiga al desconectar la alimentación del servo. Este freno mantiene la posición en cualquier punto durante el corte de energía.
2. **Advertencia : Soltar el freno puede provocar que** el eje vertical caiga, creando un peligro.

1. Siempre presione el **botón de parada de emergencia** y apoye el eje vertical antes de soltar el freno.
2. Cuando se suelte el freno, asegúrese de que ninguna parte del cuerpo se encuentre entre el eje vertical y el marco .

## (IV) Medidas de seguridad a nivel de sistema

1. Al integrar el tobogán eléctrico en un sistema automatizado, pueden surgir peligros adicionales además de los de la unidad independiente .

2 . **Los constructores de sistemas deben implementar medidas de seguridad integrales adaptadas a todo el sistema** , incluyendo protección perimetral, paradas de emergencia y protocolos de seguridad funcionales.

## (V) Procedimiento de operación de prueba

Después de la instalación, ajuste, inspección, mantenimiento o reparación, realice la siguiente prueba:

**1. Si aún no se han instalado las protecciones de seguridad**

Utilice barreras o cinta adhesiva para delimitar la zona de funcionamiento del equipo. Asegúrese de:

Las barreras son seguras e inamovibles.

La zona restringida es altamente visible.

Se han colocado letreros claros que dicen “Prohibido el paso durante el funcionamiento”.

El personal no autorizado no debe entrar.

**2. Antes de encender el controlador,**

confirme:

El módulo deslizante está instalado correctamente.

Las conexiones eléctricas son correctas y seguras.

Las conexiones a tierra son adecuadas.

Las conexiones a los equipos periféricos son correctas.

Se han implementado medidas básicas de seguridad (por ejemplo, guardias temporales).

El entorno operativo cumple las condiciones especificadas.

**3. Después de encender el controlador,**

verifique:

Los botones de inicio/parada y la selección de modo funcionan correctamente.

Los límites de recorrido del software están configurados correctamente para cada eje.

La precisión del posicionamiento final cumple con los requisitos.

La comunicación con los dispositivos periféricos se realiza correctamente.

Las funciones de parada de emergencia funcionan según lo previsto.

El panel de control y los modos de demostración funcionan con normalidad.

Las funciones de enclavamiento de seguridad y conectividad están operativas.

El funcionamiento del ciclo automático se realiza según lo previsto.

## (VI) Mantenimiento y lubricación

1. Para mantener el rendimiento del módulo, **es esencial una lubricación regular .** Una lubricación insuficiente acelerará el desgaste y puede provocar una falla prematura.
2. No mezcle diferentes tipos de lubricantes. Si necesita lubricantes especiales, consulte con nuestra empresa para obtener recomendaciones .

## (VII) Almacenamiento

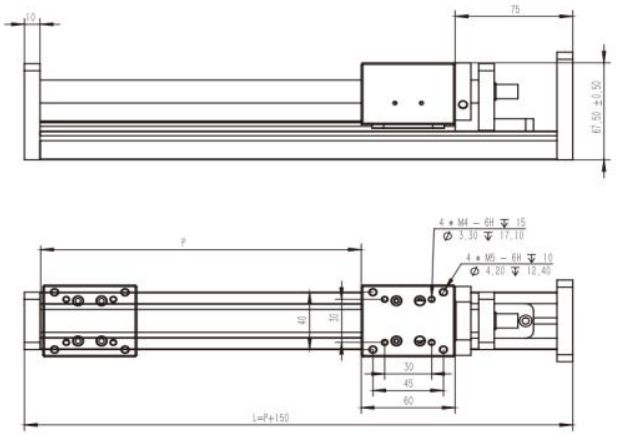
1. Si el producto no se va a utilizar durante un período prolongado, **guárdelo horizontalmente** en un ambiente limpio y seco.
2. Evite la exposición prolongada a temperaturas altas/bajas, humedad o condiciones corrosivas .

**NOTA:**

Siga siempre todas las directrices de seguridad y funcionamiento que figuran en el manual oficial. La inspección y el mantenimiento periódicos son fundamentales para un funcionamiento seguro y fiable.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

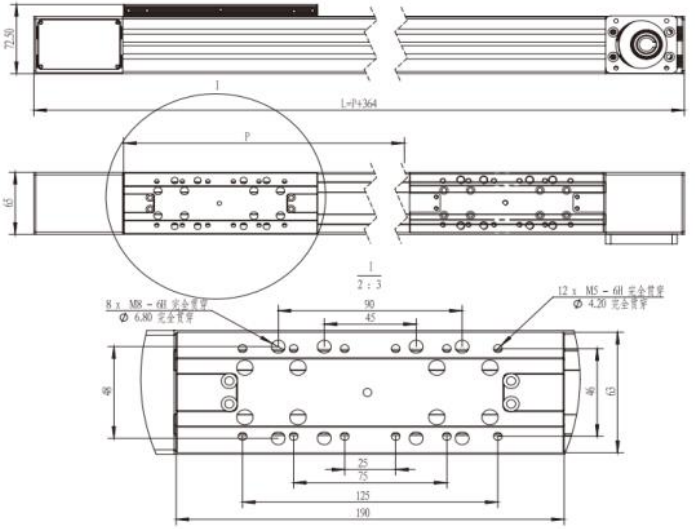
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

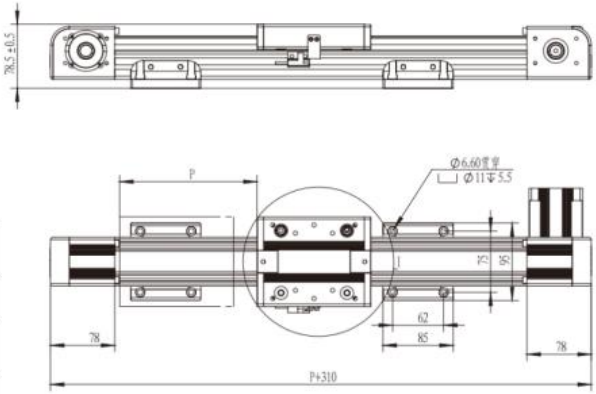
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

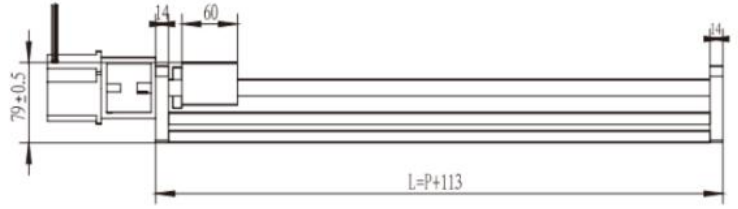
# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

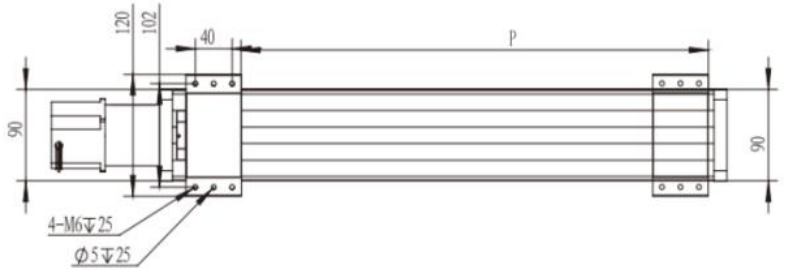
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| Adapter motor | | sensor | |
|---|---|---|---|
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EE674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Fabricante:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Dirección:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, Shanghai 200000 CN.
**Importado a Australia:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREET, EASTWOOD
Nueva Gales del Sur 2122 Australia
**Importado a EE. UU.:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim
Lugar: Rancho Cucamonga, CA 91730

| | |
|---|---|
| UK | REP |

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| | |
|---|---|
| EC | REP |

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# PROWADNICA LINIOWA

**MODEL:CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



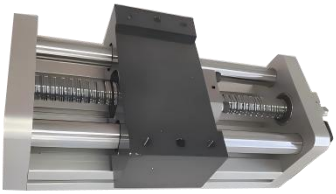
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

To jest oryginalna instrukcja obsługi. Przed użyciem prosimy o dokładne zapoznanie się z treścią instrukcji. Firma VEVOR zastrzega sobie prawo do jednoznacznej interpretacji niniejszej instrukcji obsługi. Wygląd produktu zależy od stanu, w jakim go otrzymali Państwo. Prosimy o wyrozumiałość, ale nie będziemy Państwa ponownie informować o aktualizacjach technologicznych lub oprogramowania naszego produktu.

| | |
|---|---|
|  | Ostrzeżenie: Aby zminimalizować ryzyko obrażeń, użytkownik powinien uważnie przeczytać instrukcję obsługi. |
|  | Niniejszy produkt podlega przepisom Dyrektywy Europejskiej 2012/19/WE. Symbol przedstawiający przekreślony kosz na śmieci na kółkach oznacza, że produkt wymaga selektywnej zbiórki odpadów w Unii Europejskiej. Dotyczy to produktu i wszystkich akcesoriów oznaczonych tym symbolem. Produktów oznaczonych tym symbolem nie można wyrzucać razem z normalnymi odpadami domowymi, lecz należy je dostarczyć do punktu zbiórki urządzeń elektrycznych i elektronicznych przeznaczonych do recyklingu. |

## Ważne informacje dotyczące bezpieczeństwa

Poniżej przedstawiono najważniejsze środki ostrożności dotyczące obsługi modułu elektrycznego. Dodatkowe wskazówki dotyczące bezpieczeństwa dotyczące instalacji, obsługi, kontroli i konserwacji znajdują się w odpowiednich rozdziałach. **Obowiązkowe jest ścisłe przestrzeganie wszystkich środków ostrożności.**

### (I) Środki ostrożności podczas pracy automatycznej

1. Zamontuj osłony zabezpieczające w obszarze działania suwaka elektrycznego , aby uniemożliwić operatorowi wejście, gdyż szybki ruch może spowodować obrażenia.
2. Wyposaż wejścia zabezpieczające w urządzenia sterujące zatrzymaniem awaryjnym .
3. Nie wchodź na teren kontrolowany przez żadne nieautoryzowane punkty wejścia .

### (II) Ostrzeżenie o niebezpieczeństwie przytrzaśnięcia

1. Podczas obsługi urządzenia należy zawsze zwracać uwagę na jego ruch, aby uniknąć obrażeń dłoni .
2 . **Nieprawidłowa instalacja lub obsługa może spowodować poważne obrażenia.** Przed instalacją lub użyciem należy dokładnie przeczytać instrukcję obsługi.

### (III) Zakaz używania w środowiskach niebezpiecznych

1. Ten moduł przesuwny nie jest **przeciwwybuchowy** .
2. Nie używać w obecności gazów łatwopalnych, pyłów palnych, cieczy łatwopalnych ani w środowisku, w którym istnieje ryzyko wybuchu lub pożaru .

### (IV) Zakaz używania w środowiskach o niekorzystnym oddziaływaniu elektromagnetycznym

1. Nie należy używać urządzenia w obszarach narażonych na zakłócenia elektromagnetyczne, wyładowania elektrostatyczne lub silne fale radiowe. Takie zakłócenia mogą spowodować awarię i obrażenia.

## (V) Powiadomienie o zwolnieniu hamulca dla prowadnic montowanych pionowo (oś Z)

1. Zwolnienie hamulca może spowodować nieoczekiwane opadnięcie osi pionowej .
2. Przed zwolnieniem hamulca (np. po zatrzymaniu awaryjnym) należy bezpiecznie zablokować oś pionową barierą.
3. Podczas bezpośredniego nauczania z wyłączonym hamulcem należy upewnić się, że żadna część ciała nie znajduje się pomiędzy osią pionową a ramą .

## (VI) Ostrzeżenie dotyczące demontażu silnika (konfiguracje pionowe)

1. Wyjęcie silnika może spowodować opadnięcie osi pionowej.
2 . **Przed wyjęciem silnika należy najpierw odłączyć zasilanie sterownika** i zablokować oś pionową za pomocą podpórki.
3. Unikaj umieszczania rąk lub ciała pomiędzy jednostką napędową a osią pionową lub ramą .

## (VII) Postępowanie w przypadku uszkodzeń i nieprawidłowości

**1.** W przypadku uszkodzenia lub nietypowego zachowania należy natychmiast przerwać użytkowanie. Skontaktuj się z naszym zespołem **wsparcia .**
2. Paski stalowe, paski synchronizujące, rolki i smar są materiałami eksploatacyjnymi. **Zaleca się ich coroczną wymianę.** Smaruj je okresowo.

## (VIII) Ostrzeżenie dotyczące elementów o wysokiej temperaturze

1. Silnik i przekładnia mogą się bardzo **nagrzewać podczas pracy** . Kontakt z nimi może spowodować oparzenia.
2. Przed inspekcją odłącz zasilanie i poczekaj, aż podzespoły ostygną. Przed dotknięciem sprawdź, czy temperatura jest bezpieczna .

## (IX) Etykiet ostrzegawczych nie wolno usuwać ani zmieniać

1. Usunięcie lub uszkodzenie etykiet może spowodować trudności w rozpoznaniu zagrożeń i być przyczyną wypadków .
2. Nie zasłaniaj etykiet ostrzegawczych żadnym sprzętem ani innymi przedmiotami.
3. Upewnij się , że wszystkie ostrzeżenia są wyraźnie widoczne z zewnątrz obszaru osłony bezpieczeństwa.

## (X) Uziemienie ochronne

1. Aby zapobiec porażeniu prądem elektrycznym, **zawsze należy** prawidłowo uziemić suwak elektryczny i sterownik .

## (XI) Wskazówki dotyczące ustawiania parametrów

1. Ustaw odpowiednią dopuszczalną bezwładność i obciążenie końcowe , aby zapewnić płynne przyspieszenie suwaka.
2. Nieprzestrzeganie tego zalecenia może spowodować przedwczesne zużycie, uszkodzenie lub resztkowe drgania podczas pracy .

**UWAGA :**

Niniejsza instrukcja ma na celu zminimalizowanie ryzyka podczas użytkowania. Zawsze należy zapoznać się z pełną instrukcją obsługi i przestrzegać lokalnych przepisów bezpieczeństwa.

# Funkcje bezpieczeństwa modułu suwaka elektrycznego

## (I) Zabezpieczenie przed przeciążeniem

1. Jeżeli obciążenie silnika przekroczy jego znamionowe, **należy natychmiast wyłączyć zasilanie serwomechanizmu,** aby zapobiec uszkodzeniu lub awarii.

## (II) Twarde zatrzymania mechaniczne

1. Zabezpieczenia przed przekroczeniem zakresu ruchu mechanicznego suwaka są instalowane w celu zabezpieczenia go przed przekroczeniem jego zakresu ruchu. Umożliwiają one awaryjne zatrzymanie nawet podczas ruchu z dużą prędkością, gdy zasilanie serwo zostanie odcięte.
2. Uwaga : osie obrotowe mogą nie być wyposażone w mechaniczne ograniczniki.
3. Obszar ograniczony ogranicznikami określa **bezpieczny zakres działania** osi .

## (III) Hamulec do konfiguracji pionowych (oś Z)

1. W modelach pionowych zastosowano hamulec elektromagnetyczny, który zapobiega opadaniu suwaka po odłączeniu zasilania serwomechanizmu. Hamulec utrzymuje pozycję w dowolnym momencie po wyłączeniu zasilania.
2. **Ostrzeżenie** : Zwolnienie hamulca może spowodować opadnięcie osi pionowej, co stwarza zagrożenie .

1. Przed zwolnieniem hamulca należy zawsze nacisnąć przycisk zatrzymania awaryjnego i podeprzeć oś pionową **.**
2. Po zwolnieniu hamulca upewnij się, że żadna część ciała nie znajduje się pomiędzy osią pionową a ramą .

## (IV) Środki bezpieczeństwa na poziomie systemu

1. W przypadku integracji zjeżdżalni elektrycznej z systemem zautomatyzowanym mogą wystąpić dodatkowe zagrożenia, wykraczające poza te, które występują w przypadku samodzielnego urządzenia .

2 . **Producenci systemów muszą wdrożyć kompleksowe środki bezpieczeństwa dostosowane do całego systemu** , obejmujące ochronę obwodu, zatrzymania awaryjne i protokoły bezpieczeństwa funkcjonalnego.

## (V) Procedura próbnej operacji

Po instalacji, regulacji, kontroli, konserwacji lub naprawie należy wykonać próbę ruchową w następujący sposób:

**1. Jeśli osłony bezpieczeństwa nie są jeszcze zainstalowane**

Użyj barier lub taśmy, aby odizolować zasięg działania urządzenia. Upewnij się, że:

Bariery są bezpieczne i nieruchome.

Obszar o ograniczonym dostępie jest dobrze widoczny.

Wyraźnie oznaczone są znaki „Zakaz wstępu podczas pracy". Wstęp osobom nieupoważnionym jest wzbroniony.

**2. Przed włączeniem kontrolera**

sprawdź:

Moduł slajdów jest zainstalowany prawidłowo.

Połączenia elektryczne są prawidłowe i bezpieczne.

Połączenia uziemiające są odpowiednie.

Połączenia z urządzeniami peryferyjnymi są prawidłowe.

Wdrożono podstawowe środki bezpieczeństwa (np. tymczasową ochronę).

Środowisko operacyjne spełnia określone warunki.

**3. Po włączeniu kontrolera**

sprawdź:

Przyciski start/stop i wybór trybu działają prawidłowo.

Limity ruchu oprogramowania są prawidłowo ustawione dla każdej osi.

Dokładność końcowego pozycjonowania spełnia wymagania.

Komunikacja z urządzeniami peryferyjnymi przebiega prawidłowo.

Funkcje zatrzymania awaryjnego działają zgodnie z przeznaczeniem.

Tryby pilota szkoleniowego i demonstracyjnego działają normalnie.

Funkcje blokad bezpieczeństwa i łączności działają.

Cykl automatyczny działa zgodnie z oczekiwaniami.

## (VI) Konserwacja i smarowanie

1. Aby utrzymać wydajność modułu, **niezbędne jest regularne smarowanie** . Niedostateczne smarowanie przyspieszy zużycie i może prowadzić do przedwczesnej awarii.

2. Nie mieszaj różnych rodzajów smarów. Jeśli potrzebujesz specjalnych smarów, skonsultuj się z naszą firmą w celu uzyskania rekomendacji .

## (VII) Przechowywanie

1. Jeżeli produkt nie będzie używany przez dłuższy czas, **należy przechowywać go w pozycji poziomej** w czystym i suchym miejscu.

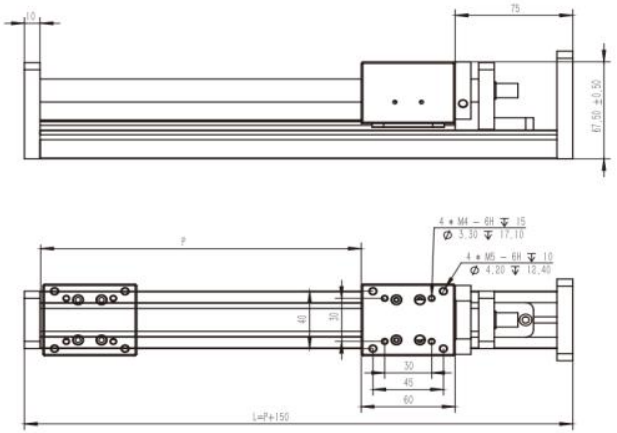
2. Unikaj długotrwałego narażenia na wysokie/niskie temperatury, wilgoć lub warunki powodujące korozję .

**UWAGA:**

Zawsze należy przestrzegać wszystkich wytycznych dotyczących bezpieczeństwa i obsługi zawartych w oficjalnej instrukcji. Regularne przeglądy i konserwacja są kluczowe dla bezpiecznej i niezawodnej pracy.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| | | | |
|---|---|---|---|
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

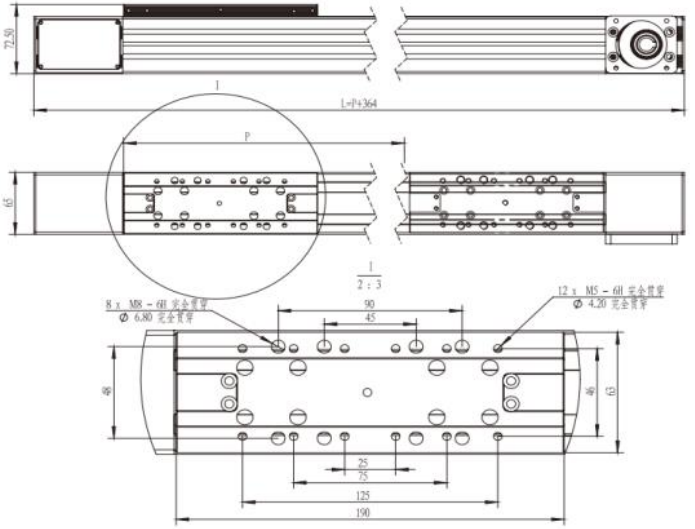
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

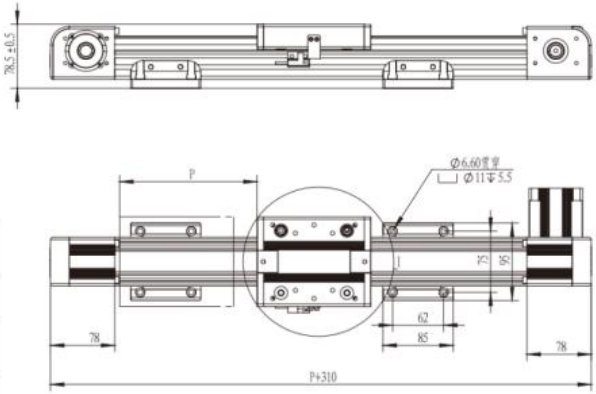
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

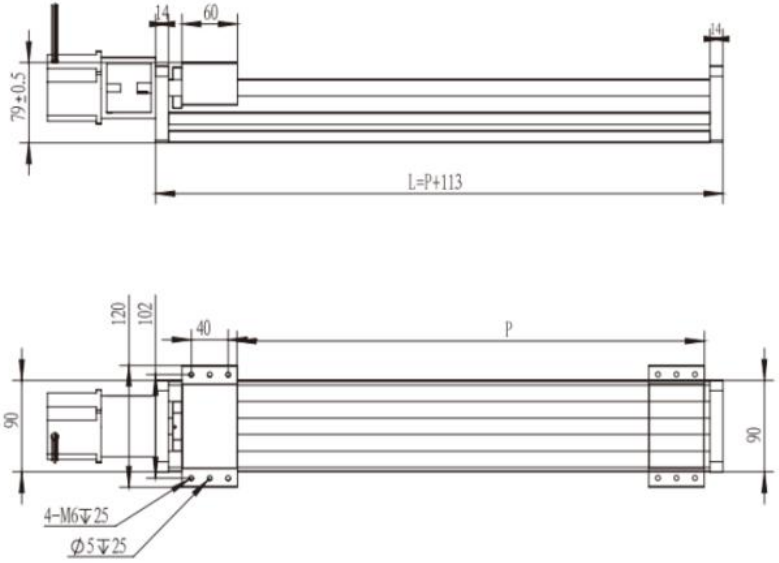
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EB674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Producent:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Adres:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, szanghaj 200000 CN.
**Importowane do AUS:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD
NSW 2122 Australia
**Importowane do USA:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim
Miejsce, Rancho Cucamonga, CA 91730

| | |
|---|---|
| UK | REP |

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| | |
|---|---|
| EC | REP |

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAIRE GELEIDERAIL

**MODEL: CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



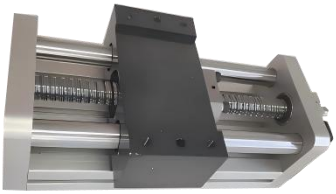
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Dit is de originele handleiding. Lees alle instructies zorgvuldig door voordat u het product gebruikt. VEVOR behoudt zich het recht voor om de gebruiksaanwijzing duidelijk te interpreteren. Het uiterlijk van het product is afhankelijk van het product dat u hebt ontvangen. Neemt u het ons niet kwalijk dat we u niet meer op de hoogte stellen van eventuele technologische of software-updates voor ons product.

| | |
|---|---|
|  | Waarschuwing: om het risico op letsel te verminderen, moet de gebruiker de gebruiksaanwijzing zorgvuldig lezen. |
|  | Dit product valt onder de bepalingen van de Europese Richtlijn 2012/19/EG. Het symbool met een doorgekruiste vuilnisbak geeft aan dat het product in de Europese Unie gescheiden afvalinzameling vereist. Dit geldt voor het product en alle accessoires die met dit symbool zijn gemarkeerd. Producten die als zodanig zijn gemarkeerd, mogen niet met het normale huisvuil worden weggegooid, maar moeten worden ingeleverd bij een inzamelpunt voor de recycling van elektrische en elektronische apparaten. |

## Belangrijke veiligheidsinformatie

Hieronder staan de belangrijkste veiligheidsmaatregelen voor het gebruik van de elektrische schuifmodule. Aanvullende veiligheidsinstructies met betrekking tot installatie, bediening, inspectie en onderhoud vindt u in de betreffende hoofdstukken. **Strikte naleving van alle voorzorgsmaatregelen is verplicht.**

### (I) Voorzorgsmaatregelen tijdens automatische bediening

1. Installeer veiligheidsvoorzieningen rondom het werkbereik van de elektrische geleider om te voorkomen dat de bediener erin komt, aangezien hoge snelheid verwondingen kan veroorzaken .
2. Voorzie de veiligheidsingangen van noodstopknoppen.
3. Betreed het gecontroleerde gebied niet via ongeautoriseerde toegangspunten.

### (II) Waarschuwing voor beknellingsgevaar

1. Wees u tijdens het gebruik altijd bewust van de beweging van de slede om handletsel te voorkomen.
2 . **Onjuiste installatie of bediening kan ernstig letsel veroorzaken.** Lees de gebruiksaanwijzing aandachtig door vóór installatie of gebruik.

### (III) Verbod op gebruik in gevaarlijke omgevingen

1. Deze schuifmodule is niet **explosieveilig** .
2. Niet gebruiken in de aanwezigheid van ontvlambare gassen, brandbaar stof, ontvlambare vloeistoffen of een omgeving met explosie- of brandgevaar.

### (IV) Verbod op gebruik in elektromagnetisch vijandige omgevingen

1. Gebruik het apparaat niet in gebieden die gevoelig zijn voor elektromagnetische interferentie, elektrostatische ontlading of sterke radiogolven. Dergelijke storingen kunnen storingen en letsel veroorzaken.

## (V) Remontgrendelingsmelding voor verticaal gemonteerde glijbanen (Z-as)

1. Als u de rem loslaat , kan de verticale as onverwachts dalen.
2. Voordat u de rem loslaat (bijvoorbeeld na een noodstop), blokkeert u de verticale as goed met een barrière.
3. Zorg ervoor dat er zich tijdens het direct lesgeven met ontgrendelde rem geen enkel lichaamsdeel tussen de verticale as en het frame bevindt.

## (VI) Waarschuwing voor motorverwijdering (verticale configuraties)

1. Als u de motor verwijdert , kan de verticale as vallen.
2 . **Schakel eerst de stroom naar de controller uit** en blokkeer de verticale as met een steun voordat u de motor verwijdert.
3. Plaats uw handen of lichaam niet tussen de aandrijfeenheid en de verticale as of het frame .

## (VII) Omgaan met schade en afwijkingen

**1. Stop het gebruik onmiddellijk** in geval van schade of afwijkend gedrag. Neem contact op met ons supportteam.
2. Stalen riemen , synchronisatieriemen, rollen en smeermiddelen zijn verbruiksartikelen. **Jaarlijkse vervanging wordt aanbevolen.** Smeer regelmatig.

## (VIII) Waarschuwing voor componenten met hoge temperaturen

1. De motor en de versnellingsbak kunnen tijdens gebruik extreem heet worden . **Contact** kan brandwonden veroorzaken.
2. Schakel voor de inspectie de stroom uit en laat de componenten afkoelen. Controleer de temperatuurveiligheid voordat u ze aanraakt.

## (IX) Waarschuwingslabels mogen niet worden verwijderd of gewijzigd

1. Het verwijderen of beschadigen van labels kan ertoe leiden dat gevaren niet meer herkend worden, wat kan leiden tot ongelukken.
2. Dek de waarschuwingslabels niet af met apparatuur of andere voorwerpen.
3. Zorg ervoor dat alle waarschuwingen duidelijk zichtbaar zijn van buiten het veiligheidsgebied.

## (X) Beschermende aarding

1. Om elektrische schokken te voorkomen, moet u de elektrische schuif en de controller **altijd goed aarden .**

## (XI) Richtlijnen voor parameterinstelling

1. Stel de toegestane traagheid en eindbelasting op de juiste manier in om een soepele versnelling van de slede te garanderen .
2. Als u dit niet doet , kan dit leiden tot voortijdige slijtage, schade of resterende trillingen tijdens de werking.

**OPMERKING :**

Deze instructies zijn bedoeld om risico's tijdens het gebruik te minimaliseren. Raadpleeg altijd de volledige bedieningshandleiding en houd u aan de lokale veiligheidsvoorschriften.

# Veiligheidsfuncties van de elektrische schuifmodule

## (I) Overbelastingsbeveiliging

1. Als de motor de nominale belasting overschrijdt, moet u **onmiddellijk de servovoeding uitschakelen** om schade of storingen te voorkomen.

## (II) Mechanische harde stops

1. Er zijn harde stops geïnstalleerd om te voorkomen dat de slede zijn mechanische slagbereik overschrijdt. Deze maken een noodstop mogelijk, zelfs tijdens hoge snelheid wanneer de servovoeding is uitgeschakeld .
2. Let op: Rotatieassen hebben mogelijk geen mechanische vaste stops .
3. Het gebied dat wordt begrensd door harde stops, definieert het veilige **werkingsbereik** van de as.

## (III) Rem voor verticale configuraties (Z-as)

1. Verticale modellen zijn voorzien van een elektromagnetische rem om te voorkomen dat de slede valt wanneer de servovoeding wordt losgekoppeld. De rem blijft op elk punt in positie wanneer de voeding is uitgeschakeld .
2. **Waarschuwing : Als u de rem loslaat** , kan de verticale as vallen, wat gevaar oplevert.

1. Druk altijd op de **noodstopknop** en ondersteun de verticale as voordat u de rem loslaat.
2. Wanneer de rem is losgelaten, zorg ervoor dat er zich geen lichaamsdelen tussen de verticale as en het frame bevinden.

## (IV) Veiligheidsmaatregelen op systeemniveau

1. Wanneer de elektrische geleider in een geautomatiseerd systeem wordt geïntegreerd, kunnen er extra gevaren ontstaan die verder gaan dan de gevaren van de stand-alone-eenheid.

2 . **Systeembouwers moeten uitgebreide veiligheidsmaatregelen implementeren die zijn afgestemd op het volledige systeem** , waaronder perimeterbewaking, noodstops en functionele veiligheidsprotocollen.

## (V) Proefoperatieprocedure

Voer na installatie, afstelling, inspectie, onderhoud of reparatie de testbewerking als volgt uit:

**1. Als er nog geen veiligheidsvoorzieningen zijn geïnstalleerd**

Gebruik barrières of tape om het werkingsbereik van de apparatuur te isoleren. Zorg ervoor dat:

Barrières zijn veilig en onverplaatsbaar.

Het beperkte gebied is goed zichtbaar.

Er staan duidelijke borden met "Geen toegang tijdens bedrijf". Onbevoegd personeel mag het terrein niet betreden.

**2. Controleer het volgende voordat u de controller inschakelt**

:

De diamodule is correct geïnstalleerd.

De elektrische aansluitingen zijn goed en veilig.

Aardverbindingen zijn toereikend.

De aansluitingen op de randapparatuur zijn correct.

Er zijn basisveiligheidsmaatregelen getroffen (bijvoorbeeld tijdelijke bewakers).

De werkomgeving voldoet aan de gespecificeerde voorwaarden.

**3. Controleer het volgende nadat u de controller hebt ingeschakeld**

:

Start/stop-knoppen en modusselectie functioneren correct.

De softwarematige verplaatsingslimieten zijn voor elke as correct ingesteld.

De uiteindelijke positioneringsnauwkeurigheid voldoet aan de eisen.

Communicatie met randapparatuur verloopt correct.

Noodstopfuncties werken zoals bedoeld.

De teach pendant- en demonstratiemodi werken normaal.

Veiligheidsvergrendeling en connectiviteitsfuncties zijn operationeel.

De automatische cyclus verloopt zoals verwacht.

## (VI) Onderhoud en smering

1. Om de prestaties van de module te behouden, is **regelmatige smering essentieel** . Onvoldoende smering versnelt de slijtage en kan leiden tot vroegtijdige uitval.
2. Meng geen verschillende soorten smeermiddelen. Raadpleeg ons bedrijf voor aanbevelingen als er speciale smeermiddelen nodig zijn .

## (VII) Opslag

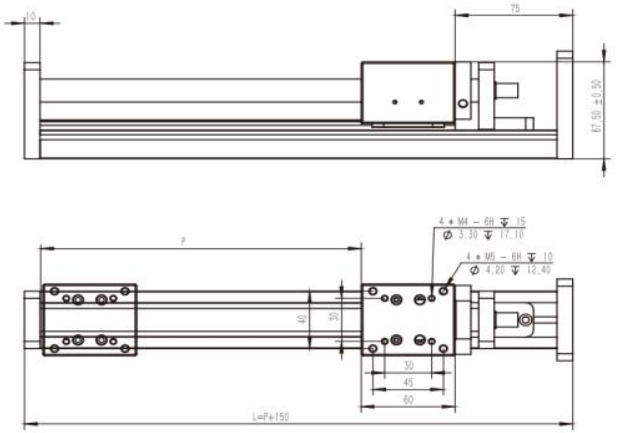
1. Als het product gedurende een langere periode niet gebruikt wordt, **bewaar het dan horizontaal** in een schone, droge omgeving.
2. Vermijd langdurige blootstelling aan hoge/lage temperaturen, vochtigheid of corrosieve omstandigheden .

**OPMERKING:**

Volg altijd de volledige veiligheids- en bedieningsrichtlijnen in de officiële handleiding. Regelmatige inspectie en onderhoud zijn essentieel voor veilige en betrouwbare prestaties.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

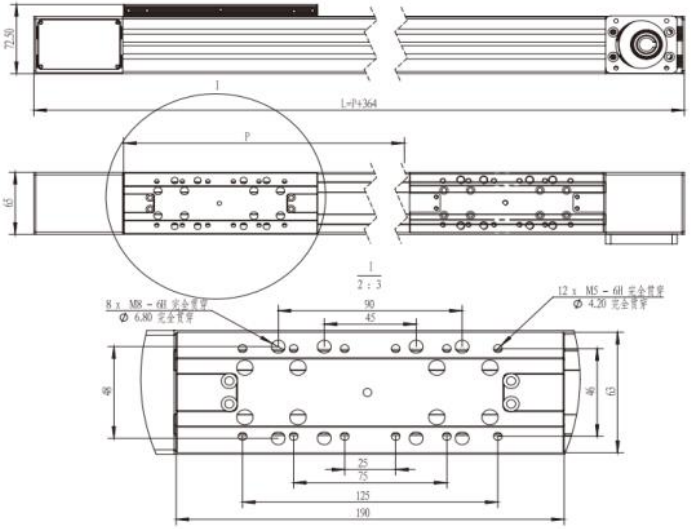
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

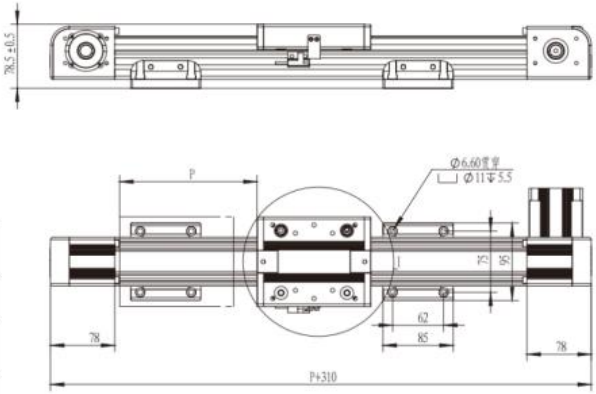
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

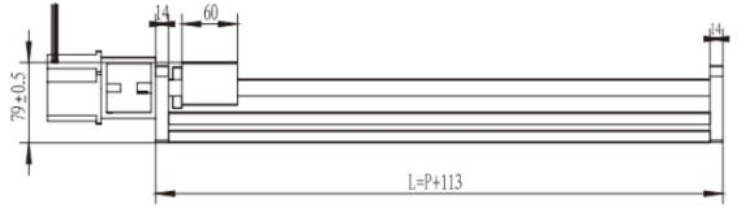
# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

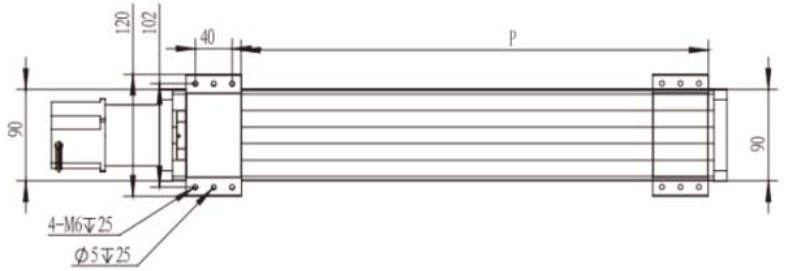
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| Adapter motor | | sensor | |
|---|---|---|---|
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EE674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Fabrikant:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Adres:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, shanghai 200000 CN.
**Geïmporteerd naar AUS:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD
NSW 2122 Australië
**Geïmporteerd naar de VS:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim
Plaats, Rancho Cucamonga, CA 91730

| | |
|---|---|
| UK | REP |

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| | |
|---|---|
| EC | REP |

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.

VEVOR

Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINJÄR STYRSKENA

**MODELL: CFJD40-1605-C-1000-FW57**
**CMK65-D150-C-600-FWL86**
**CF60-D100-C-1300-FW86**
**CFJY90-1605-C-100-SL**

VEVOR
Affordable. Reliable. Home Improvement.

# LINEAR GUIDE RAIL



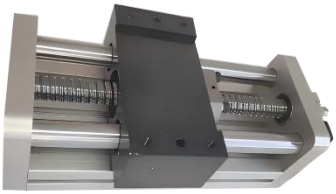
**CFJD40-1605-C-1000-FW57**



**CMK65-D150-C-600-FWL86**



**CF60-D100-C-1300-FW86**



**CFJY90-1605-C-100-SL**

Detta är originalinstruktionerna, vänligen läs alla instruktioner noggrant innan du använder produkten. VEVOR förbehåller sig en tydlig tolkning av vår användarmanual. Produktens utseende ska vara beroende av den produkt du mottagit. Vi ber om ursäkt för att vi inte kommer att informera dig igen om det finns några teknik- eller programuppdateringar för vår produkt.

| | |
|---|---|
|  | Varning – För att minska risken för skador måste användaren läsa instruktionsmanualen noggrant. |
|  | Denna produkt omfattas av bestämmelserna i EU-direktiv 2012/19/EG. Symbolen som visar en överstruken soptunna indikerar att produkten kräver separat sophämtning inom Europeiska unionen. Detta gäller produkten och alla tillbehör som är märkta med denna symbol. Produkter som är märkta som sådana får inte kasseras med vanligt hushållsavfall, utan måste lämnas till en insamlingsplats för återvinning av elektriska och elektroniska apparater. |

## Viktig säkerhetsinformation

Följande är viktiga säkerhetsåtgärder för användning av den elektriska slidmodulen. Ytterligare säkerhetsanvisningar gällande installation, drift, inspektion och underhåll finns i respektive kapitel. **Strikt efterlevnad av alla försiktighetsåtgärder är obligatorisk.**

### (I) Försiktighetsåtgärder vid automatisk drift

1. Montera skydd runt den elektriska slidens arbetsområde för att förhindra att operatören kommer in, eftersom höghastighetsrörelser kan orsaka skador .
2. Utrusta skyddsingångar med nödstopp.
3. Gå inte in i det kontrollerade området genom några obehöriga ingångar.

### (II) Varning för klämrisk

1. Var alltid uppmärksam på slidens rörelser under drift för att undvika handskador.
2 . **Felaktig installation eller användning kan orsaka allvarliga skador.** Läs bruksanvisningen noggrant före installation eller användning.

### (III) Förbud mot användning i farliga miljöer

1. Denna bildmodul är **inte explosionssäker** .
2. Använd inte i närheten av brandfarliga gaser, brännbart damm, antändbara vätskor eller i någon miljö med explosions- eller brandrisk.

### (IV) Förbud mot användning i elektromagnetiskt farliga miljöer

1. Använd inte i områden som är utsatta för elektromagnetisk störning, elektrostatisk urladdning eller starka radiovågor. Sådana störningar kan orsaka funktionsfel och resultera i skador.

## (V) Bromslossningsmeddelande för vertikalt monterade skenor (Z-axel)

1. Om bromsen släpps kan den vertikala axeln sänkas oväntat.
2. Innan bromsen lossas (t.ex. efter nödstopp), blockera den vertikala axeln säkert med en barriär.
3. Se till att ingen kroppsdel befinner sig mellan den vertikala axeln och ramen under direktinlärning med bromsen urkopplad .

## (VI) Varning för borttagning av motor (vertikala konfigurationer)

1. Om motorn tas bort kan den vertikala axeln falla.
2 . **Bryt först strömmen till styrenheten** och blockera den vertikala axeln med ett stöd innan motorn tas bort.
3. Undvik att placera händer eller kropp mellan drivenheten och den vertikala axeln eller ramen .

## (VII) Hantering av skador och avvikelser

**1. Sluta använda produkten omedelbart** vid skador eller onormalt beteende. Kontakta vår support **.**
2. Stålremmar, synkroniseringsremmar, rullar och smörjmedel är förbrukningsartiklar. Årligt **byte rekommenderas.** Smörj regelbundet.

## (VIII) Varning för högtemperaturkomponenter

1. Motorn och växellådan kan bli extremt **varma under drift** . Kontakt kan orsaka brännskador.
2. Stäng av strömmen och låt komponenterna svalna före inspektion. Kontrollera temperatursäkerheten innan du vidrör .

## (IX) Varningsetiketter får inte tas bort eller ändras

1. Att ta bort eller skada etiketter kan leda till att faror inte upptäcks och orsaka olyckor .
2. Blockera inte varningsetiketter med utrustning eller andra föremål .
3. Se till att alla varningar är tydligt synliga utanför säkerhetsskyddsområdet.

## (X) Skyddande jordning

1. För att förhindra elektriska stötar, **jorda alltid** den elektriska sliden och styrenheten korrekt .

## (XI) Vägledning för parameterinställning

1. Ställ in tillåten tröghet och ändlast på lämpligt sätt för att säkerställa en jämn acceleration av sliden.

2. Underlåtenhet att följa detta kan orsaka för tidigt slitage, skador eller kvarvarande vibrationer under drift .

**OBS !**

Dessa instruktioner är avsedda att minimera risker under drift. Läs alltid igenom hela bruksanvisningen och följ lokala säkerhetsföreskrifter.

## Säkerhetsfunktioner hos den elektriska slidmodulen

### (I) Överbelastningsskydd

1. Om motorn överskrider sin nominella belastning, **stäng omedelbart av servoströmmen** för att förhindra skador eller fel.

### (II) Mekaniska hårda stopp

1. Hårda stopp är installerade för att förhindra att sliden överskrider sitt mekaniska rörelseområde. De möjliggör nödstopp även vid höghastighetsrörelse när servoströmmen bryts.
2. Obs : Roterande axlar får inte ha mekaniska hårda stopp.
3. Området som begränsas av hårda stopp definierar axelns säkra **driftsområde .**

### (III) Broms för vertikala konfigurationer (Z-axel)

1. Vertikala modeller har en elektromagnetisk broms för att förhindra att sliden faller när servoströmmen är frånkopplad. Den håller positionen när som helst under avstängning.
2. **Varning** : Om bromsen lossas kan den vertikala axeln sjunka, vilket skapar en fara .
1. Tryck alltid på nödstoppsknappen **och** stöd den vertikala axeln innan du släpper bromsen.
2. När bromsen är lossad, se till att ingen kroppsdel befinner sig mellan den vertikala axeln och ramen.

### (IV) Säkerhetsåtgärder på systemnivå

1. Vid integrering av den elektriska sliden i ett automatiserat system kan ytterligare risker uppstå utöver de som med den fristående enheten.
2 . **Systembyggare måste implementera omfattande säkerhetsåtgärder skräddarsydda för hela systemet** , inklusive perimeterbevakning, nödstopp och funktionella säkerhetsprotokoll.

### (V) Provkörningsförfarande

Efter installation, justering, inspektion, underhåll eller reparation, utför testkörning enligt följande:

**1. Om säkerhetsskydd ännu inte är installerade**

Använd avspärrningar eller tejp för att isolera utrustningens driftsområde. Säkerställ:

Barriärerna är säkra och orörliga.

Det avspärrade området är väl synligt.

Tydliga skyltar med "Inträde förbjuden under drift" är uppsatta. Obehörig personal får inte komma in.

**2. Innan du slår på kontrollenheten,**

bekräfta:

Skjutmodulen är korrekt installerad.

De elektriska anslutningarna är korrekta och säkra.

Jordningsanslutningarna är tillräckliga.

Anslutningarna till kringutrustning är korrekta.

Grundläggande säkerhetsåtgärder (t.ex. tillfälliga vakter) finns på plats.

Driftsmiljön uppfyller angivna villkor.

**3. Kontrollera efter att du slagit på kontrollenheten**

:

Start/stopp-knappar och lägesval fungerar korrekt.

Programvarans rörelsegränser är korrekt inställda för varje axel.

Slutlig positioneringsnoggrannhet uppfyller kraven.

Kommunikation med kringutrustning signalerar korrekt.

Nödstoppsfunktionerna fungerar som avsedda.

Inlärnings- och demonstrationslägena fungerar normalt.

Säkerhetsspärr och anslutningsfunktioner är i drift.

Den automatiska cykeldriften fungerar som förväntat.

## (VI) Underhåll och smörjning

1. För att bibehålla modulens prestanda **är regelbunden smörjning avgörande . Otillräcklig smörjning** påskyndar slitage och kan leda till för tidigt haveri.

2. Blanda inte olika typer av smörjmedel. Om speciella smörjmedel behövs, kontakta vårt företag för rekommendationer.

## (VII) Lagring

1. Om produkten inte ska användas under en längre tid, **förvara den liggande** i en ren och torr miljö.

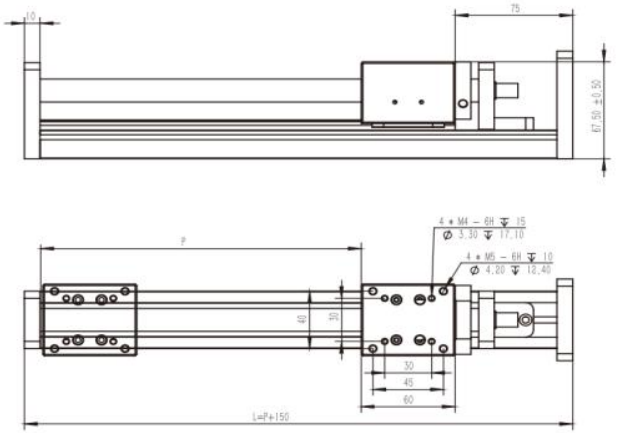
2. Undvik långvarig exponering för höga/låga temperaturer, luftfuktighet eller korrosiva förhållanden .

**OBS**

Följ alltid de fullständiga säkerhets- och driftsanvisningarna som finns i den officiella manualen. Regelbunden inspektion och underhåll är avgörande för säker och tillförlitlig prestanda.

# Parameter Documentation for CFJD40-1605-C-1000-FW57

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 6KG | 3KG |
| 10 | Limit velocity | 500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| lead | maximum paylod | norizontal direction | vertical direction |
| | | 5KG | 3KG |
| 16 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1616 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Linear Guide | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 |
| Module weight | 1.2 | 1.4 | 1.6 | 1.8 | 2 | 2.2 | 2.4 | 2.6 | 2.8 | 3 | 3.2 | 3.4 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

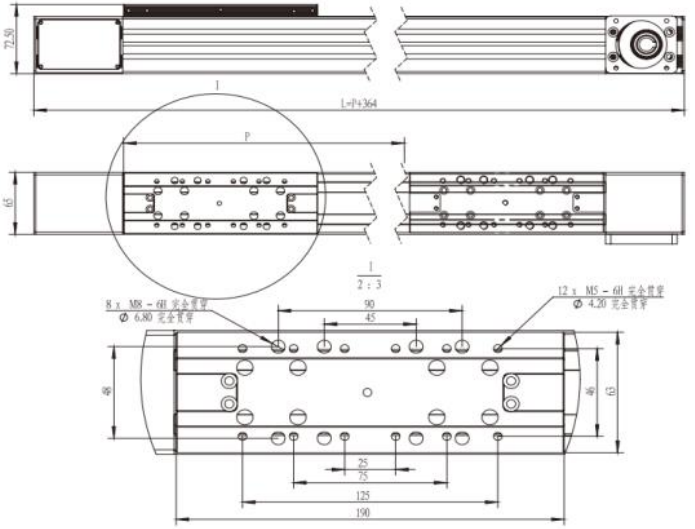
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CMK65-D150-C-600-FWLB6






| Fees distanc | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 40KG | 20KG |
| 150 | Limit velocity | 7500mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*EGR15 Geide<br>4*EGH15 slider | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-EE674NPN |
| 60;80 | 57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| otal length of modul | 414 | 464 | 514 | 564 | 614 | 664 | 714 | 764 | 814 | 864 | 914 | 964 | 1014 | 1064 | 1114 | 1164 |
| Module weight | 4.5 | 4.8 | 5.1 | 5.4 | 5.7 | 6 | 6.3 | 6.6 | 6.9 | 7.2 | 7.5 | 7.8 | 8.1 | 8.4 | 8.7 | 9 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

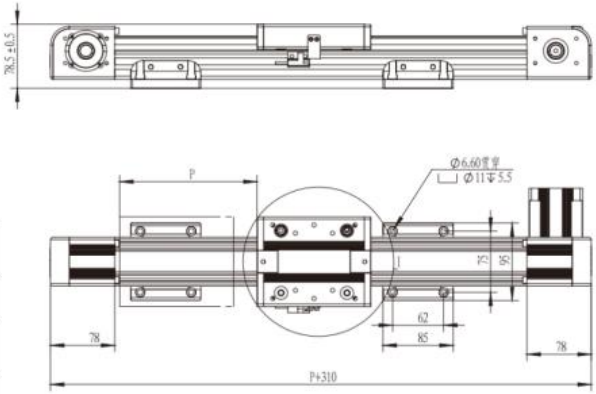
2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

# Parameter Documentation for CF60-D100-C-1300-FWB6






| Wees distance | maxcimum payload | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 15KG | 10KG |
| 100 | Limit velocity | 3750mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.05mm | |
| | ynchronous wheel | Synchronization band | |
| | Linear Guide | 2*Φ8 Optic axis 4*Guide wheel | |
| | Bending diection | Left fold:right fold | |
| Adapter motor | | sensor | |
| servo motor | Stepper motor | Model | FF-BB674NPN |
| 60;80;90 | 57;86 | Number | S1<br>S2<br>S3 |

| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 | 650 | 700 | 750 | 800 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 360 | 410 | 460 | 510 | 560 | 610 | 660 | 710 | 760 | 810 | 860 | 910 | 960 | 1010 | 1060 | 1110 |
| Module weight | 3 | 3.5 | 4 | 4.5 | 5 | 5.5 | 6 | 6.5 | 7 | 7.5 | 8 | 8.5 | 9 | 9.5 | 10 | 10.5 |

Precautions:

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

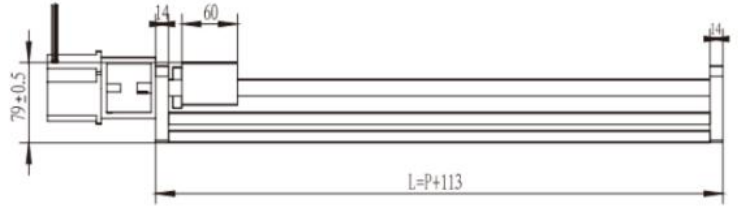
# Parameter Documentation for CFJY90-1605-C-100-SL

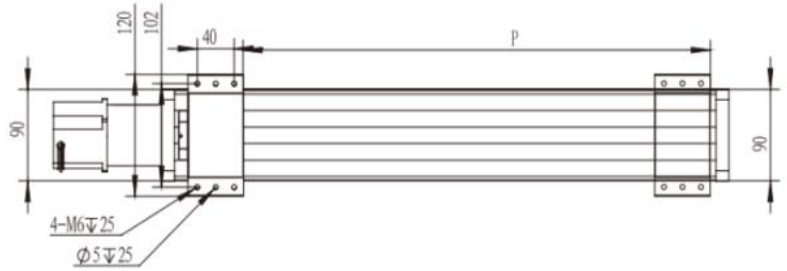
| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 10KG | 5KG |
| 05 | Limit velocity | 250mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1605 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 8KG | 4KG |
| 10 | Limit velocity | 800mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1610 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| lead | maximum paylod | horizontal direction | vertical direction |
|---|---|---|---|
| | | 25KG | 10KG |
| 20 | Limit velocity | 1000mm/s(at 3000rpm) | |
| | Repeated positioningdegree | ±0.02mm | |
| | ball screw | SFS 1620 C7(accuracy) | |
| | Linear Guide | 2*ø16Optic axis<br>2*16 Linear bearing | |

| Adapter motor | | sensor | |
|---|---|---|---|
| servo motor | Stepper motor | Model | FP-EE674NPN |
| 60;80 | 42;57 | Number | S1<br>S2<br>S3 |




| Effective travel | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 | 350 | 400 | 450 | 500 | 550 | 600 |
|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|---|
| Total length of module | 163 | 213 | 263 | 313 | 363 | 413 | 463 | 513 | 563 | 613 | 663 | 713 |
| Module weight | 2 | 2.4 | 2.8 | 3.2 | 3.6 | 4 | 4.4 | 4.8 | 5.2 | 5.6 | 6 | 6.4 |

**Precautions:**

1、Check if the sliding plate is at the origin position.

2、Verify whether the actual travel distance matches the controller's set travel distance. The controller's travel must not exceed the actual physical travel to avoid collisions.

3、Inspect the surrounding area for any other materials or tools to ensure unobstructed operation.

4、Begin testing: First, operate in single-step or pause mode. After confirming no interference throughout the entire travel distance, resume normal operation and start the machine.

**Tillverkare:** Shanghaimuxinmuyeyouxiangongsi
**Adress:** Shuangchenglu 803nong11hao1602A-1609shi, baoshanqu, Shanghai 200 000 kanadensiska republiken.
**Importerad till Australien:** SIHAO PTY LTD. 1 ROKEVA STREETEASTWOOD
NSW 2122 Australien
**Importerad till USA:** Sanven Technology Ltd. Suite 250, 9166 Anaheim Plats, Rancho Cucamonga, Kalifornien 91730

| UK | REP |
|---|---|

YH CONSULTING LIMITED. C/O YH Consulting Limited Office 147, Centurion House, London Road, Staines-upon-Thames, Surrey, TW18 4AX

| EC | REP |
|---|---|

E-CrossStu GmbH
Mainzer Landstr.69,
60329 Frankfurt am Main.