

ZR-M 単軸ロボット 垂直/回転一体型中型タイプ 200W



■型式項目 ZR - M - □ - 200 - 20 - 200 - T2 - □ - B - □

シリーズ タイプ エンコーダ種類 モータ種類 Z軸リード Z軸ストローク 制御コントローラ ケーブル長 オプション
 A:7アキシアル挿入 I:インクリメンタル増設
 200:200W
 20:20mm
 200:200mm
 T2:XSEL-P/Q
 N:無し
 S:3m
 M:5m
 X□□:長さ指定
 B:ブレーキ(標準装備)
 L:リミットスイッチ
 ※L(リミットスイッチ)はインクリメンタル仕様は標準装備、アブソリュート仕様は不要です。

*型式項目の内容は17ページをご参照下さい。

型式 / スペック

型式	軸構成	エンコーダ種類	モータ容量 (W)	動作範囲	繰り返し位置決め精度 (mm)	最大動作速度 (注1)	可搬質量 (kg)		垂直軸 押し込み推力 (N)		回転軸 許容負荷	
							定格 (注2)	最大 (注2)	押付動作時 (注3)	最大推力 (注3)	許容慣性モーメント (kg・m) (注4)	許容トルク (N・m)
ZR-M-①-200-20-200-T2-②-B-□	垂直軸	アブソリュート	200	200mm	±0.010	1256mm/s	2	6	120	171	0.03	3.8
	回転軸	インクリメンタル	200	±360度	±0.005	2200度/s						

*上記型式の①はエンコーダ種類が、②はケーブル長が入ります。

オプション

名称	型式	参照頁	備考
ブレーキ	B	→P111	垂直軸/回転軸標準装備
原点リミットスイッチ	L	→P112	インクリメンタル仕様の場合のみ必要です。

*アブソリュート仕様の場合は、下記調整治具が必要となります。(別売り)
 アブソリュートリセット調整治具 (型式: JG-ZRM)

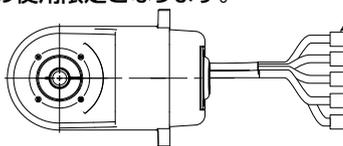
共通仕様

エンコーダ種類	アブソリュート/インクリメンタル
本体質量	8 kg
適応コントローラ	T2: XSEL-P/Q
ケーブル長 (注5)	N: ケーブルなし S: 3m M: 5m X□□: 長さ指定
周囲温度・湿度	温度 0 ~ 40℃ 湿度 20 ~ 85% RH 以下 (結露無きこと)

寸法図

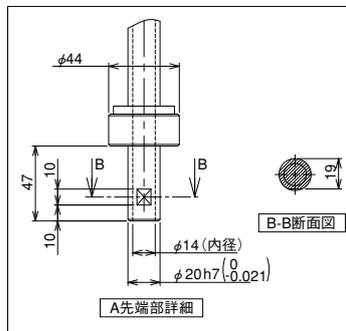
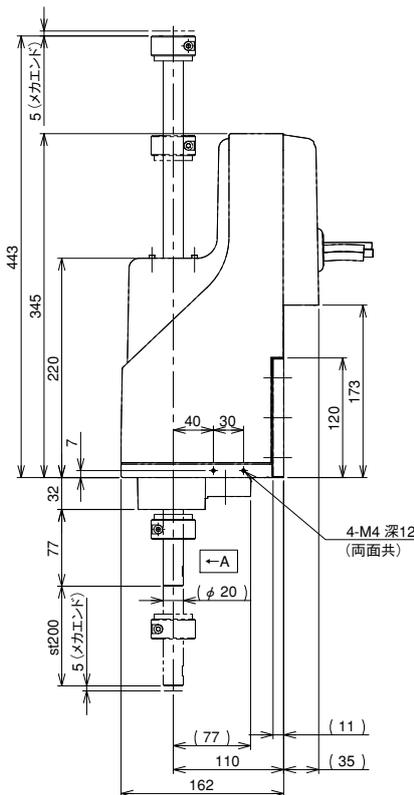
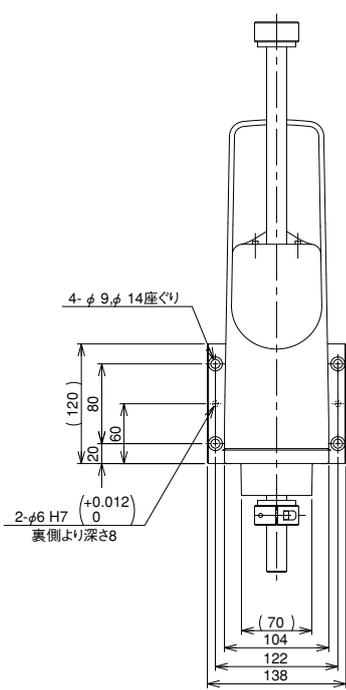
※本ユニットは垂直設置での使用限定となります。

CAD 図面がホームページよりダウンロード出来ます。



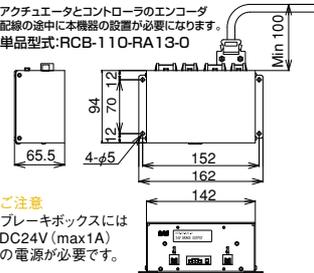
ケーブルジョイントコネクタ (※1)

(※1) 垂直軸と回転軸のモータケーブル及びエンコーダケーブル、リミットスイッチケーブルを接続します。ケーブルの詳細は115ページをご参照下さい。



ブレーキボックス (付属品)

アクチュエータとコントローラのエンコーダ配線の途中に本機器の設置が必要となります。
 単品型式: RCB-110-RA13-0



ご注意
 ブレーキボックスには DC24V (max1A) の電源が必要です。

ご注意
 本ユニットを直交ロボットと組合せて使用する時、垂直軸を下げた状態で本体を移動する場合は、速度、加速度を下げてご使用下さい。

適応コントローラ仕様

適応コントローラ	最大制御軸数	接続可能エンコーダ種類	操作方法	電源電圧	掲載頁
X-SEL-P/Q	6軸	アブソ/インクリ	プログラム	単相/三相 AC 200V	→P699



ご注意

- (注1) PTP 命令動作の場合です。
- (注2) 定格は加減速度 0.3G で動作した場合、最大は加減速度 0.1G で動作した場合です。
- (注3) 垂直軸の押し込み推力は垂直軸先端でものを押し力です。「押し付け動作時」は、プログラムの押し付け命令実行時の最大押し付け力となります。「最大推力」は通常位置決め動作時の最大推力です。押し付け動作を行なう場合は必ずプログラムの押し付け命令を使用して行なって下さい。
- (注4) 回転軸中心換算の慣性モーメント許容値です。使用条件によっては数値が下がる場合があります。
- (注5) ケーブル長さは最大 30m です。長さ指定は m 単位でご記入下さい。(例: X08 = 8m)