

# ZR-S

## ■ 型号项目

<b>ZR</b>	-	<b>S</b>	-	<input type="text"/>	-	<b>100</b>	-	<b>16</b>	-	<b>150</b>	-	<b>T2</b>	-	<input type="text"/>	-	<b>B</b>	-	<input type="text"/>
系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-	Z轴导程	-	Z轴行程	-	通用控制器	-	电缆长	-	选项	-	
	-		-	I A	-	100 100W	-	16 16mm	-	150 150mm	-	T2 XSEL-P/Q XSEL-RA/SA	-	N S M X□□	-	无 3m 5m 指定长度	-	请参考下述选项



RoHS



RCP4

ZR

WU

RCP6

### 各编码器种类

型号	编码器种类	
	增量型	绝对型
ZR-S	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

### 选项

名称	型号	参考页
刹车 (标准)	<b>B</b>	5-281
原点限位传感器 (注1)	<b>L</b>	5-284

(注1) 增量型规格为标准配备, 绝对型规格则无需。  
(注) 绝对型规格时, 需要下述调整治具 (另售)。  
绝对原点复位调整治具型号: JG-ZRS

### 电缆长

种类	电缆记号	T2	
		绝对型	增量型
标准型	<b>S</b> (3m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	<b>M</b> (5m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
指定长度	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	<b>X21</b> (21m) ~ <b>X25</b> (25m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
	<b>X26</b> (26m) ~ <b>X30</b> (30m)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>



- (1) “主要规格”中的最大动作速度为PTP命令动作时的值。
- (2) “主要规格”中的负载质量, “额定”是以加减速0.3G动作时的值, “最大”是以加减速0.1G动作时的值。
- (3) “主要规格”中的上下轴推入推力为上下轴末端的推力。“推压动作时”为程序执行推压命令时的最大推压力。“最大推力”为通常定位动作时的最大推力。进行推压动作时, 请务必使用程序推压命令。
- (4) “主要规格”中的允许转动惯量为旋转轴中心换算的转动惯量允许值。根据使用条件不同, 数值可能下降。
- (5) 电缆限长为30m。指定长度请以m单位填写 (例. X08=8m)。
- (6) 仅限在垂直安装中使用。
- (7) 与直交机械手组合使用、上下轴下降状态下移动本体时, 请降低速度、加速度后使用。
- (8) 驱动轴与控制器的编码器在接线中需要安装刹车盒 (附属品)。刹车盒需要外接DC24V (max1A) 电源。

### 主要规格

项目	内容	
	上下轴	旋转轴
轴构成	上下轴	旋转轴
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	16
负载质量	最大负载质量 (kg)	3
	最高速度	1005mm/s
速度/加减速	最高速度	2200度/s
	额定加减速 (G)	0.3
推力	最高加减速 (G)	0.3
	最大推力 (N)	107
推压	最大推压力 (N)	74.8
	推压最高速度 (mm/s)	20
刹车	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
	刹车保持力 (kgf)	3
行程		150mm ±360度

项目	内容	
	上下轴	旋转轴
轴构成	上下轴	旋转轴
驱动方式	同步带 + 滚珠丝杆花键轴	同步带 + 齿轮减速器 + 花键轴
重复定位精度	±0.010mm	±0.005度
空转值	—	—
允许推力负荷	—	—
允许转动惯量	—	0.015kg·m <sup>2</sup>
允许扭矩	—	1.9N·m
寿命	—	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	—	
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>	
国际规格	RoHS指令	
马达种类	AC伺服马达	
编码器种类	绝对型/增量型	
编码器脉冲数	16384 pulse/rev	
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中	

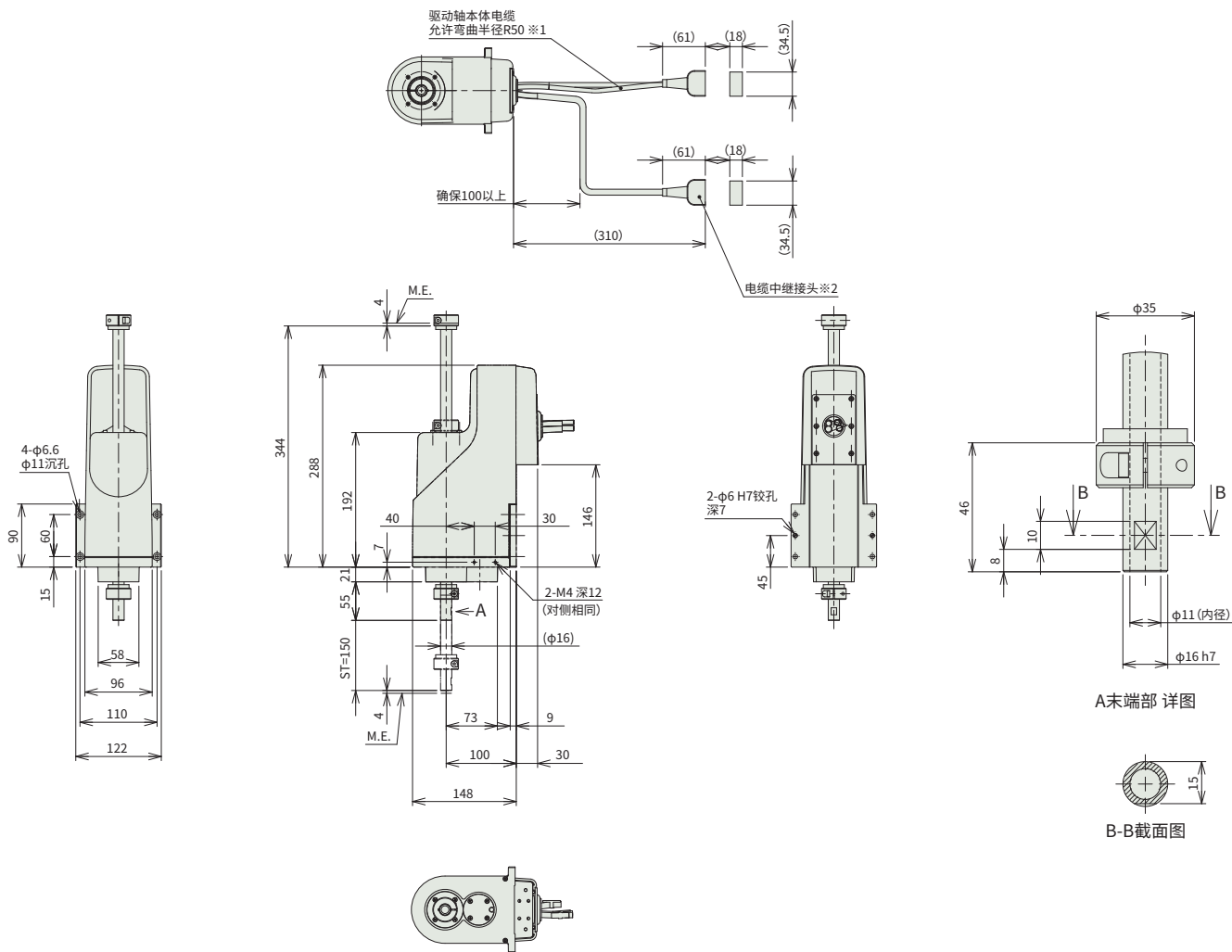
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

二维  
CAD

※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。  
※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器(限位传感器附属)电缆。

ST:行程  
M.E.:机械末端



质量

类型	内容
质量	5.5kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
XSEL-P/Q		6	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	7-271
XSEL-RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	●	●	-	-	55000 (根据型号而有所差异)	7-271

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。  
(注) 每台ZR的控制器使用2轴。

伺服压力机

夹具型

旋转型

特殊用途机型

RCP4

ZR

WU

RCP6

# ZR-M

## 型号项目

<b>ZR</b>	-	<b>M</b>	-	<b>200</b>	-	<b>20</b>	-	<b>200</b>	-	<b>T2</b>	-	<b>B</b>	-	
系列	-	类型	-	编码器种类	-	马达种类	-	Z轴导程	-	Z轴行程	-	通用控制器	-	电缆长
	-		-	I A	-	200 200W	-	20 20mm	-	200 200mm	-	T2	-	N S M X□□
	-		-	增量型 绝对型	-		-		-		-		-	无 3m 5m 指定长度
	-		-		-		-		-		-		-	选项 请参考下述选项



RoHS



RCP4

ZR

WU

RCP6

### 各编码器种类

型号	编码器种类	
	增量型	绝对型
ZR-M	○	○

### 选项

名称	型号	参考页
刹车 (标准)	<b>B</b>	5-281
原点限位传感器 (注1)	<b>L</b>	5-284

(注1) 增量型规格为标准配备, 绝对型规格则无需。  
(注) 绝对型规格时, 需要下述调整器具 (另售)。  
绝对原点复位调整器具型号: JG-ZRM

### 电缆长

种类	电缆记号	T2	
		绝对型	增量型
标准型	<b>S</b> (3m)	○	○
	<b>M</b> (5m)	○	○
指定长度	<b>X06</b> (6m) ~ <b>X10</b> (10m)	○	○
	<b>X11</b> (11m) ~ <b>X15</b> (15m)	○	○
	<b>X16</b> (16m) ~ <b>X20</b> (20m)	○	○
	<b>X21</b> (21m) ~ <b>X25</b> (25m)	○	○
	<b>X26</b> (26m) ~ <b>X30</b> (30m)	○	○

### 主要规格

项目	内容	
	上下轴	旋转轴
轴构成	上下轴	旋转轴
导程	滚珠丝杆导程 (mm)	20
负载质量	最大负载质量 (kg)	6
	最高速度	1256mm/s
速度/加减速速度	额定加减速速度 (G)	0.3
	最高加减速速度 (G)	0.3
推力	最大推力 (N)	171
	最大推压力 (N)	120
推压	推压最高速度 (mm/s)	20
	刹车规格	无励磁动作电磁刹车
刹车	刹车保持力 (kgf)	6
	行程	200mm

**POINT**  
注意

- (1) “主要规格”中的最大动作速度为PTP命令动作时的值。
- (2) “主要规格”中的负载质量, “额定”是以加减速0.3G动作时的值, “最大”是以加减速0.1G动作时的值。
- (3) “主要规格”中的上下轴推入推力为上下轴末端的推力。“推压动作时”为程序执行推压命令时的最大推压力。“最大推力”为通常定位动作时的最大推力。进行推压动作时, 请务必使用程序推压命令。
- (4) “主要规格”中的允许转动惯量为旋转轴中心换算的转动惯量允许值。根据使用条件不同, 数值可能下降。
- (5) 电缆限长为30m。指定长度请以m单位填写 (例. X08=8m)。
- (6) 仅限在垂直安装中使用。
- (7) 与直交机械手组合使用、上下轴下降状态下移动本体时, 请降低速度、加速度后使用。
- (8) 驱动轴与控制器的编码器在接线中需要安装刹车盒 (附属品)。刹车盒需要外接DC24V (max1A) 电源。

项目	内容	
	上下轴	旋转轴
轴构成	上下轴	旋转轴
驱动方式	同步带+滚珠丝杆花键轴	同步带+齿轮减速器+花键轴
重复定位精度	±0.010mm	±0.005度
空转值	—	—
允许推力负荷	—	—
允许转动惯量	—	0.03kg·m <sup>2</sup>
允许扭矩	—	3.8N·m
寿命	—	—
适用环境温度·湿度	0~40°C、85%RH以下 (无结露)	
防护等级	—	
耐振性、耐冲击	4.9m/s <sup>2</sup>	
国际规格	RoHS指令	
马达种类	AC伺服马达	
编码器种类	绝对型/增量型	
编码器脉冲数	16384 pulse/rev	
交货期	记载在主页 [交货期查询] 中	

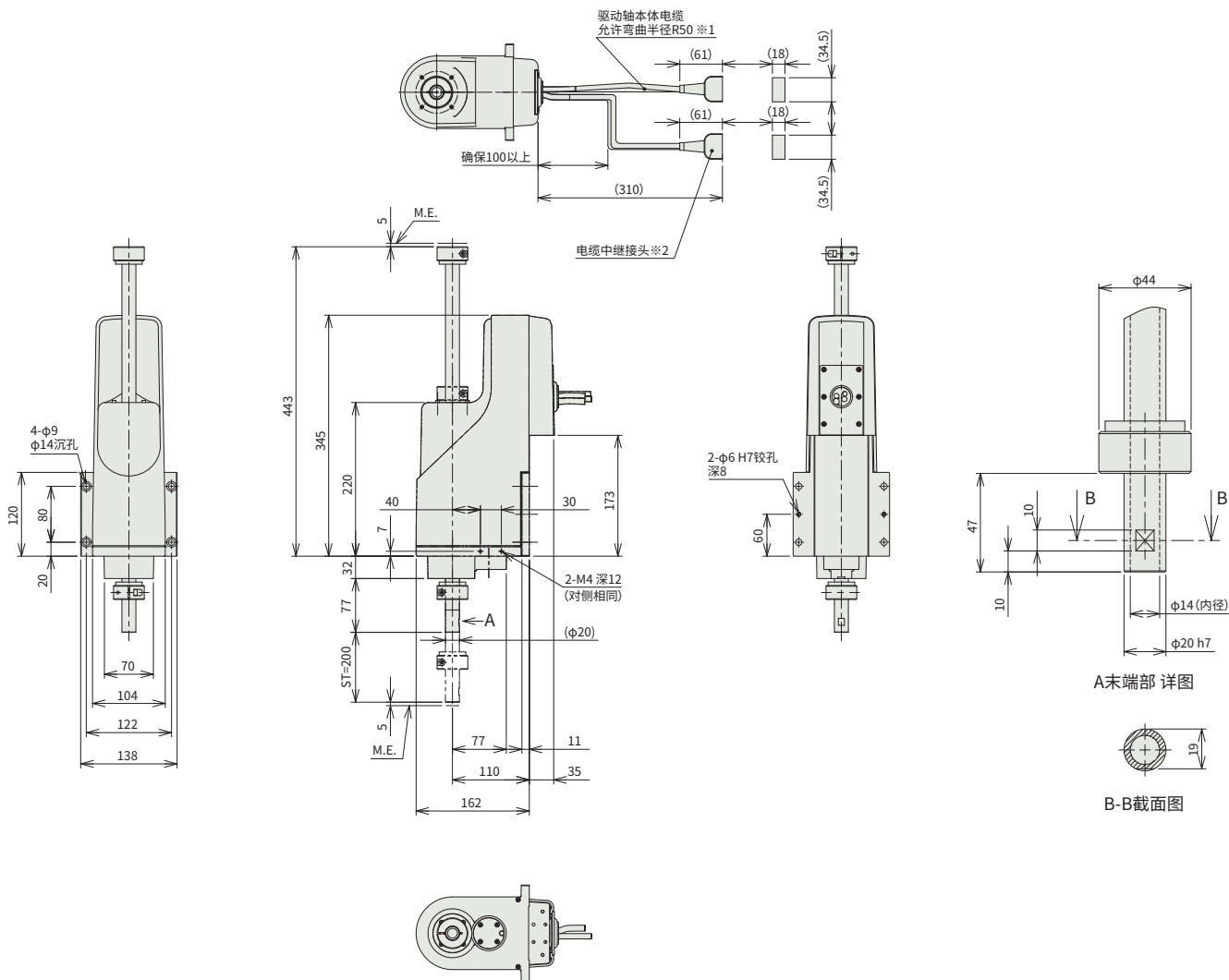
尺寸图

CAD图纸可从IAI主页下载。  
www.iai-robot.com

二维  
CAD

※1 驱动轴本体电缆不是柔性电缆。  
※2 电缆中继接头是用于连接马达·编码器(限位传感器附属)电缆。

ST:行程  
M.E.:机械末端



质量

类型	内容
质量	8.0kg

适用控制器

本页的驱动轴可以连接以下控制器。请根据需求选择合适的型号。

名称	外观	最多可连接轴数	电源电压	控制方法													最大定位点数	参考页	
				定位	脉冲串	程序	现场网络 ※可选												
				DV	CC	CIE	PR	CN	ML	ML3	EC	EP	PRT	SSN	ECM				
XSEL-P/Q		6	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	-	-	●	-	-	20000	7-271
XSEL-RA/SA		8	单相AC200V 三相AC200V	-	-	●	●	●	-	●	-	-	●	●	-	-	-	55000 (根据型号而有所差异)	7-271

(注) 关于DV、CC等现场网络缩写符号,请确认7-17页。  
(注) 每台ZR的控制器使用2轴。