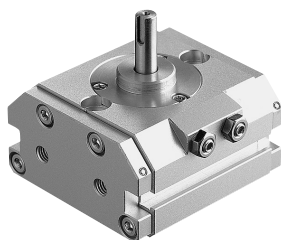


ラック式超小型回転アクチュエーター。

特長

- ラック式で、エアリークをカット。
- ベーン式に対し、40%サイズダウンで、徹底的に省スペース。
- 同一面に「ストップ」「配管」「センサ」が集合。
- 取付が2方向から可能な通し穴。
- 本体取付時の芯出しが容易な位置決め用ピン穴加工。



ZRB-16A-R1

型式表示方法

標準 ----- ZRB-16A

オプション ----- ZRB- **16A** - **R1** - **T** - **ET3S2** - **Z**

大きさ		角度		オプション		センサ・個数	
記号	仕様	記号	仕様	記号	名称	記号	名称
16A	25A	R1	90°	PF	ポート位置変更	ET3	無接点3芯
20A	30A	R2	180°	T	テーブル付	ET3L	無接点3芯
				FT	テーブル+アブソーバ	ER3	無接点3芯
						ER3L	無接点3芯
						ET2L	無接点2芯
						ER2	無接点2芯
						S1	センサ1個
						S2	センサ2個

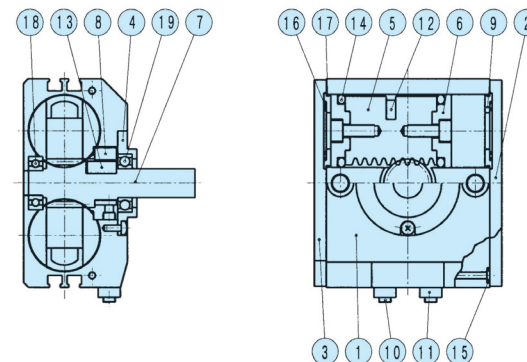
オプションの仕様の詳細は ▶ 42P

* 30Aのみ センサの仕様の詳細は ▶ 364P

仕様

型 式	ZRB-16A	ZRB-20A	ZRB-25A	ZRB-30A
	外形図は ▶579P	外形図は ▶580P	外形図は ▶581P	外形図は ▶582P
駆動源	エア 0.15~0.7MPa			
潤滑	無給油またはタービン油1種 (ISOVG32)			
周囲温度 (°C)	5~60			
回転時間	0.1~1.5s / 90°			
回転角度	90° / 180° (±5°の調整が可能)			
シリンダ径 (mm)	φ16×2	φ20×2	φ25×2	φ30×2
反転トルク (N·m-理論値)	1.72×P	3.40×P	6.36×P	11.12×P
許容荷重	ラジアル (N)	Fr 29.2	59	84
	スラスト (N)	Fsa 14.6	29.5	42
	スラスト (N)	Fsb 14.6	29.5	42
	モーメント (N·m)	M 0.715	1.68	2.69
許容運動エネルギー (J)	標準	0.0146	0.0307	0.0479
	アブソーバ対応	0.68	0.68	0.68
本体質量 (kg)	R1 0.232	0.356	0.572	0.840
	R2 0.266	0.444	0.726	1.088

内部構造図、パーツ・パッキンリスト



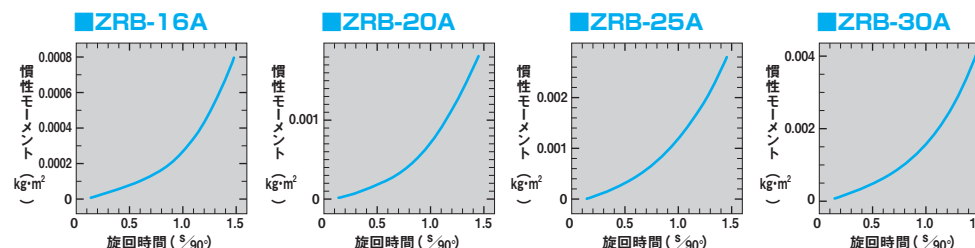
■パーツリスト

No.	名 称	材 質	No.	名 称	材 質	No.	名 称	材 質
1	ボディ	アルミ	8	ストップ	炭素鋼	15	Oリング	
2	サイドプレート1	アルミ	9	シリンダカバー	アルミ	16	Oリング	
3	サイドプレート2	アルミ	10	ストップボルト		17	Oリング	
4	ベアリング押さえ	アルミ	11	ストップナット		18	単列深溝玉軸受	
5	ラック	ステンレス	12	磁石		19	単列深溝玉軸受	
6	ピストン	樹脂	13	キー				
7	ピニオン	ステンレス	14	パッキン				

■パッキンリスト

No.	ZRB-16A	ZRB-20A	ZRB-25A	ZRB-30A
14	PSD-16	PSD-20	PSD-25	PSD-30
15	S-4	S-4	S-4	S-4
16	S-10	S-14	S-18	S-22
17	φ14×φ1	φ18×φ1	φ22.3×φ1.02	φ28×φ1

選定基準



ロボット
周辺機器

RJA-G

RJH
RJK

RJC
RJCC

RJF
RJFS

RJE
RJX

KHC

KHA
KHAC

KHB

KHE
KHFE

QRA-C
QRE

QRD

QRB

TNB

ZRT

ZRA

ZRB

技術資料

ZC-ZA

ZD-ZB

EXL
EXA

EXS
EXM

EXJ

CKR
CKRK

BHS

コンベア

