

エア駆動で3位置の割り出しが可能。

特長

- 軽量・コンパクトボディ。
- 2つのバルブの組み合わせにより位置制御が可能。
- 高精度、低価格。



ZRT-16A

型式表示方法

標準 ----- ZRT - 16A - 90

オプション ----- ZRT - 16A - 90 - ET3S2 - Z

大きさ
記号
16A

角度	
記号	仕様
90	90°
120	120°

センサ・個数			
記号	名称	記号	名称
ET3	無接点3芯	ER2	無接点2芯
ET3L	無接点3芯	ER2L	無接点2芯
ER3	無接点3芯	S1	センサ1個
ER3L	無接点3芯	S2	センサ2個
ET2	無接点2芯	S3	センサ3個
ET2L	無接点2芯		

センサの仕様の詳細は ▶364p

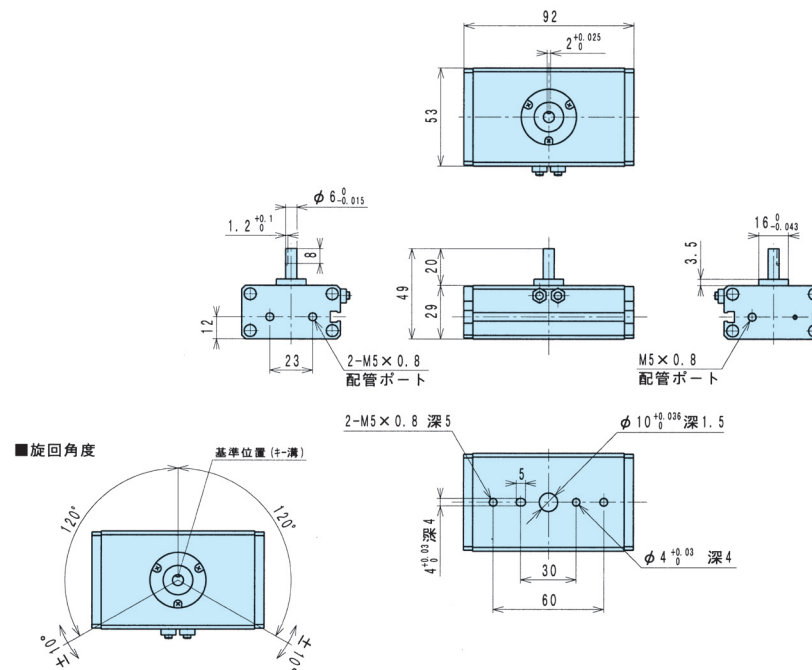
仕様

型式	ZRT-16A	
駆動源	エア 0.3~0.7MPa	
潤滑	無給油又はタービン油1種 (ISOVG32)	
周囲温度 (°C)	5~60	
回転角度	90°、120° (3分割)	
回転トルク (N·m)	0.27 (0.5MPa時)	
耐荷重	スラスト (N)	29.2
	ラジアル (N)	14.6
許容モーメント (N·m)	0.175	
許容運動エネルギー (J)	0.004	
繰り返し精度 (分)	±1	
回転速度	0.2~2s / 120°	
本体質量 (kg)	0.4	
オプション	回転確認センサ (ET3・ET3L・ET2・ET2L)	

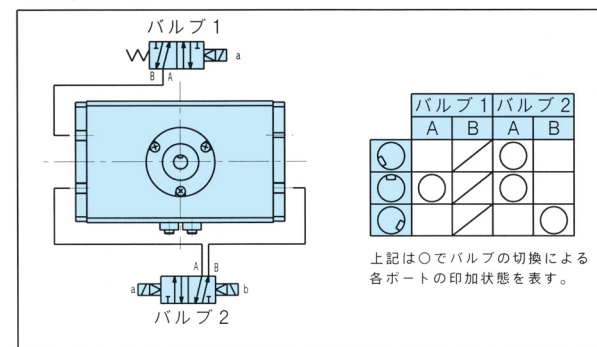
外形図

■ZRT-16A (回転トルク 0.27N·m)

ZRT-16A 標準



動作制御方法



ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
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
コンペア

ロボット周辺機器
RJA-G
RJH
RJK
RJC
RJCC
RJF
RJFS
RJE
RJX
KHC
KHA
KHAC
KHB
KHE
KHF
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
コンペア