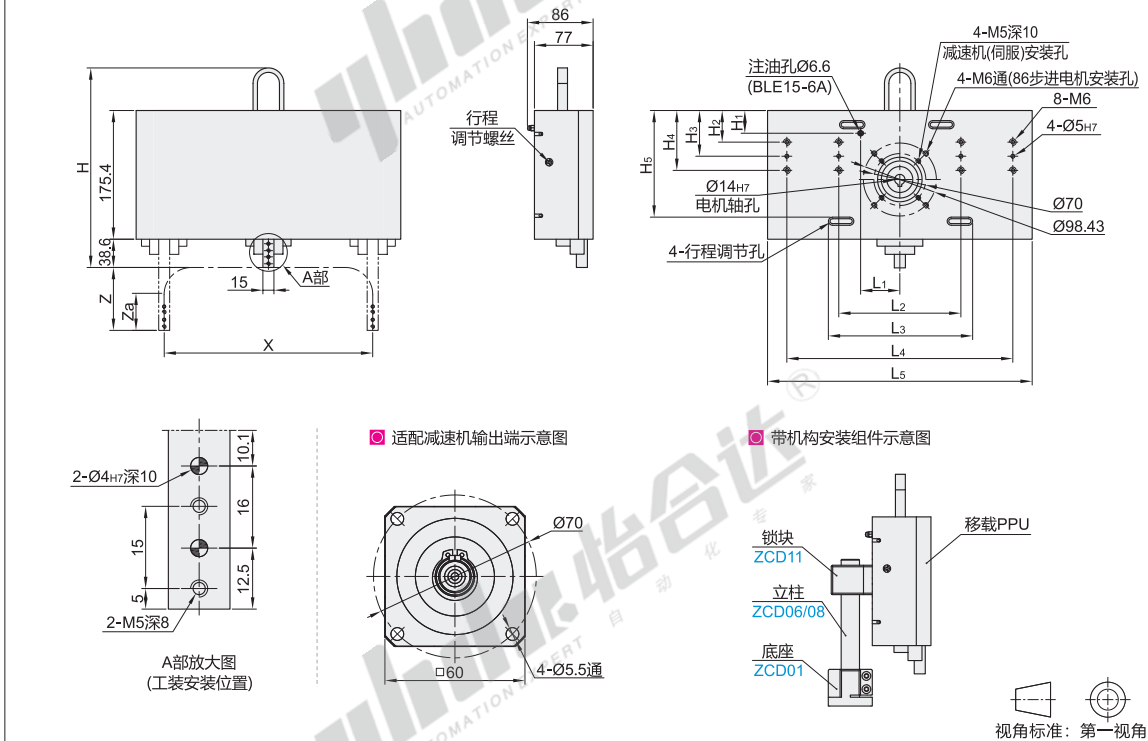


# 经济型 移载PPU ◀ 行程可调整型·不可旋转

代码	类型	移载方向	驱动方式
ZBA01	经济型 行程可调整型	XZ轴	伺服电机或步进电机

### 产品特点

- 高速移载PPU: 取(Pick)和放(Place)的单元(Unit), PPU为纯凸轮式移载PPU, 使用电机驱动。
- 电机需客户自备, 可用步进或伺服控制, 详情见下表。
- 实现了XZ轴的复合运动, 高速度、高精度。
- ① 仅用于取放, 不可用于压装。
- ② 本产品不含电机, 电机需另行购买。



型号	规格	传感器选择	最大直线性程(mm)		Z轴行程(mm)	末端精度(mm)	空载往复时间(不包含取放料停止时间)	额定负载(KG)	适配驱动电机(高惯量型)	减速比(仅配合伺服电机时)	机构安装组件型号*			
			X轴	Z轴										
ZBA01	80	N(NPN)	80~90		65	±0.05	0.8	1.5	86步进* 或 400W伺服+减速机	10:1	底座ZCD01-D25 立柱ZCD08-D25 锁块ZCD11-D25			
	100		92~108											
	120		112~128											
	140		132~148	70										
	160	P(PNP)	150~170		30	1.2	1.3	400W伺服+减速机	20:1	底座ZCD01-D35 立柱ZCD08-D35 锁块ZCD11-D35				
	190		172~208											
	230		212~248		87.5						1.5	271.5	291.5	30:1
	270		252~288											
310			292~328		437	452	311.5	45:1						

① 客户使用“86步进电机”时, 建议选配: 雷赛86CME120, 驱动器CL86D, 配套电源LSP-400-60。② \*如需带机构安装组件型号, 请按型号另行购买。

### 尺寸表

规格	L <sub>1</sub>	L <sub>2</sub>	L <sub>3</sub>	L <sub>4</sub>	L <sub>5</sub>	H	H <sub>1</sub>	H <sub>2</sub>	H <sub>3</sub>	H <sub>4</sub>	H <sub>5</sub>
80			138.4			228		63	77	91	121.5
100	11.5	105		225	240						
120			136.4			233		68	82	96	
140	17.5	117	148.4	237	252	238					
160	29.5	141	150.4	261	276	244	24	72	86	100	
190	55	177	194.4	317	332	252					
230	76	217	226.4	357	372	271.5		48	67	86	
270	93	257	266.4	397	412	291.5					
310	109	297	296.4	437	452	311.5					



型号	规格	传感器选择
代码	规格	
ZBA01	80	N(NPN)
	100	P(PNP)

ZBA01 — 80 — P



数量	1~10	11~
价格	100%	另行报价



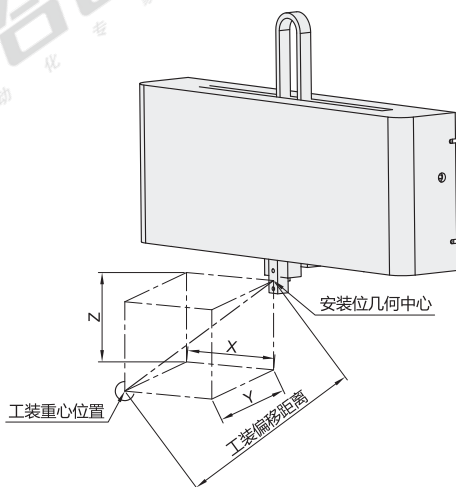
# 经济型 移载PPU ◀ 行程可调整型·不可旋转

## ◻ 工装重心偏移距离和负载的关系

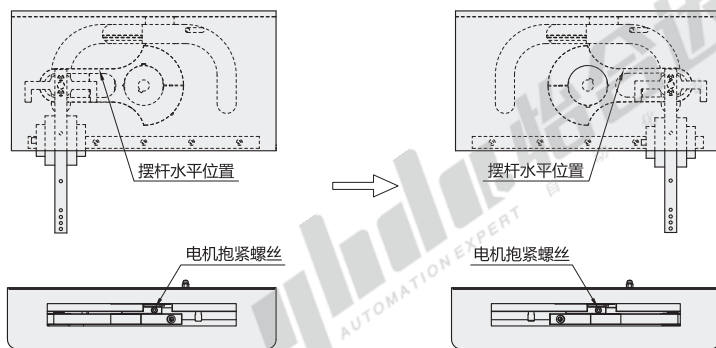
- 工装偏移距离指工装重心到图示导轨几何中心斜对角的距离= $\sqrt{X^2+Y^2+Z^2}$
- 表格中周期不包含两端停止取料时间。

负载单位: KG

规格	工装偏移距离					
	周期	0mm	25mm	50mm	75mm	100mm
80	0.8S	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
	1.0S	3	2.5	2.5	2	2
100	0.8S	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5
	1.0S	3	2.5	2.5	2	2
120	1.2S	4			2.5	2.5
	1.0S	3.5			2	2
140	1.2S	4	3			
		3.5			2.5	2.5
160	1.5S	4				
	1.2S	3	2.5	2.5	2	2
190	1.5S	4	3	3	2.5	2.5
	1.3S	2	2	2	1.5	1.5
230	1.8S	2.5	2.5	2.5	2	2
	1.5S	1.5	1.5	1.5	1	1
270	1.8S	2	2	2	1.5	1.5
	1.5S	1.5	1.5	1.5	1	1
310	2.0S	2	2	1.5	1.5	1.5



## ◻ 安装示意图



1. 用手将摆杆放到图示水平位置, 从PPU上方锁紧螺丝;
2. 再将摆杆放到另一侧水平位置, 从PPU上方锁紧另一侧螺丝, 以固定电机轴或减速轴。

## EX Example 使用示例

