



脚はオプションです

## ● SZEVMシリーズ型番構成例

SZEVM 10 - 1.5 - C - 23S - 09S

## 蛇行レスロボコンベアSZEVMシリーズ

コントローラにプログラム書き込み機能がありますので、自由自在に、スピード、位置決めプログラムを書き込むことが可能です。コンベアと連動させ、メカトロサーボアクチュエータをデジチェーンネットワークシステムにて、ローコストに作動させることができます。2軸同時制御や加減速、減速度をそれぞれに設定可能、速度、加速度を動作中に任意に変化させたり、通過点で一時停止することなしに、速度加速度変化するPTP動作や、自由自在にピッチ送り制御もすることができます。

呼び型番	SZEVMシリーズ
ベルト幅 (cm)	5、10、15、20、25、30
機長 m	1.0～3.0 (0.5mとびが標準)
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ
装着モータ型番	23S:45W
減速比	09:1/9(標準) 03:1/3、05:1/5(オプション)

## 蛇行レスロボコンベアSZEVMシリーズ仕様

項目	単位	SZEVM - - -23S- S
ベルト幅	cm	05、10、15、20、25、30
機長L	m	1.0～3.0 (0.5mおきが標準)
呼称速度	m/min	1m/min～MAX80m/min (可搬質量5kg)
搬送物質量	kg/全長	15
ベルト		ポリウレタン製・食品規格合格・帯電防止
制御方式		フルクロードベクトル制御方式
モータ型番(W)	W	CMG-Q(P)23S-9S (3S、5Sはオプション) 45W
使用エンコーダ	p/rev	インクリメンタル磁気エンコーダ (50000パルス/回転)
入力電源電圧	V	AC100V±10%

注1) 標準機長以外の機長にも対応致します。注2) 可搬質量15kg以上又は、機長3mを超える場合はご相談下さい。



## ● SD2シリーズ型番構成例

SD2 10 - 2.0 - C - 10A - 09

## タイミングサーボコンベアSD2シリーズ

ロボット、検査機、包装機など、各種装置の周辺用に開発された省スペース、省配線型コンベアです。

「一体型ACサーボシステム」を標準搭載しているため、高い停止精度が要求される場面や、タイミング合わせ、位置決めなどが必要な場面で大きな効力を発揮します。PTP動作/補間動作/トルク制御など、さまざまな制御が可能です。また余分な配線を一切排除し、今までにないシンプルなシステムの構築が可能となりました。デジチェーン接続により、最大15台までの多軸制御が可能です。

呼び形番	SD2シリーズ
ベルト幅 (cm)	0.7、10、12、15
機長 (m)	0.6～3.0 (0.5mとびが標準)
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ
設置モータ型番	56B10A:100W 56B20A:200W
減速比	03:1/3 05:1/5 09:1/9 15:1/15 25:1/25

## タイミングサーボコンベアSD2シリーズ仕様

項目	単位	SD2 - - -
ベルト幅	mm	75、100、125、150
機長	m	0.6～3.0
呼称速度	m/min	MAX:70 (お打合せ)
搬送物質量	kg/全長	15 (お打合せ)
ベルト		標準:平ベルトタイミングベルト オプション:棧付、M棧付 (ベルトプロファイル)
制御方式		クロードループ正弦波ベクトル制御方式
使用エンコーダ	P/rev	インクリメンタル型磁気エンコーダ (200～50000までパラメータで選択)
モータ容量	w	CM2- -56B10A減速機付 (100W) or CM2- -56B20A減速機付 (200W)
入力電圧	V	単相又は三相AC100～240±10% 50・60Hz±10%