

주요 특징점

정밀도

- 반복 위치 정밀도 100 μm 구현
- Potentiometer를 통한 절대위치 확인 (캘리브레이션 불필요)
- 포지션 피드백을 통한 명령 수행 확인 가능
- 32Bit 마이크로 컨트롤러, 해상도 4096의 A/D converter

내구성

- 고회력/고내구성의 코어리스 모터 적용 (프리미엄 라인업)
- 오버로드(과부하) 보호 기능을 통한 모터 보호 (필요에 따라 해제가능)
- 내구성 관련 참고 자료 제공 - 웹사이트 참조 (50% duty cycle 권장)

용이성

- 초소형사이즈로 협소한 공간에 설치 가능
- 컨트롤 드라이브 회로 내장
- 서보 모터간 Daisy chain 방식의 직렬 연결
- 기구적으로 위치를 고수하는 Self Lock 기능
- 다양한 취부 가능 설계 구조
- 중력방향(Z 축)사용 가능 (사용자 매뉴얼 참고)
- 다양한 프로그래밍 언어에 대한 API/예제 제공
- 전용 제어 PC 소프트웨어(파라미터 셋팅, 제어 테스트 등) 및 전용 PC 인터페이스 보드(IR-USB01) 제공 (별매)

다양성

- 고회력 코어리스 모터 적용 프리미엄 라인업과, 코어드 모터를 적용한 보급형 라인업 구성
- 6N~100N의 다양한 출력/속도 및 3가지 스트로크 옵션(27/41/56mm)
- PWM/TTL(3pin) 또는 RS-485(4pin)의 통신 프로토콜 (PWM/TTL 신호 자동 인식, RS-485통신을 통한 PLC 호환)
- 7.4V 또는 12V 대응 인가전압

어플리케이션

- 산업자동화 설비 분야 (공압 실린더 대체 포함)
- 다양한 생산 및 검사 지그 분야
- 로봇 연구 분야
- 의료기기 분야
- 무인기/드론 분야
- 아두이노/라즈베리파이/ 레고등과 함께 응용되는 DIY 교육 및 취미 분야

모델명체계 : MV-FFF / PP-SS

Feature	Options
M : Motor Type	D : Cored L : Coreless B : Brushless (B는 추후출시)
V : Voltage	7 : 7.4V 12 : 12V
F : Force (정격)	XXX N (Newton)
P : Protocol	PT : PWM & TTL F : RS-485
S : Stroke	3 : 27mm* 4 : 41mm 6 : 56mm

* IR-USB01를 통해 30mm로 변경가능

프리미엄 라인업

- 고회력, 고내구성 코어리스 모터 적용
- 27mm*, 41mm, 56mm 스트로크(선택)
- 17 ~ 100N의 다양한 출력 옵션
- 7.4V 또는 12V 대응 (선택)
- RS-485/PWM 또는 TTL/PWM 통신 프로토콜 (선택)
- 특수 메탈 알로이 로드 채용
- IR-USB01를 통해 30mm로 변경가능



보급형 라인업

- Heavy duty 코어드 모터 적용
- 27mm 스트로크 (IR-USB01를 통해 30mm로 변경가능)
- 6N, 12N의 출력/속도 라인업 (선택)
- 7.4V 또는 12V 대응 (선택)
- TTL/PWM 통신 프로토콜
- Super Engineering Plastic 로드

PC 소프트웨어 MightyZAP Manager



- 다양한 운용 파라미터와 저장 메모리 파라미터 셋팅
 - Baud rate, ID, Delay, Stroke limit, Compliance margin 셋팅
 - LED Alarm, Shutdown 컨디션 셋팅
 - PID제어를 통한 가감속 셋팅
 - Goal Position, Speed, Force 셋팅
- 동작 테스트
- 시스템 초기화 및 펌웨어 업데이트
- 전압, Load, 온도, 현재 위치 모니터링
- PC USB Interface IR-USB01(별매)이 필요합니다.

표준 악세서리

제품에 기본적으로 포함된 악세서리입니다.



- | | |
|-------------------|--|
| 1 Hinge Base 1pc | 6 M2.5x6 Screws 3pcs |
| 2 Hinge 1pc | 7 와이어(F버전) : 4Pin Molex to Molex (RS-485용) |
| 3 M3 NUT 2pcs | 8 와이어(PT버전) : 3Pin Molex to Molex & S-02 to Molex (PWM용) (PWM용 와이어는 보급형 제품에만 포함됩니다.) |
| 4 Hinge Shaft 1pc | |
| 5 Rod End Tip 1pc | |



별매 악세서리

PC USB Interface IR-USB01

IR-USB01을 사용하면 PC를 통하여 아래와 같은 제어를 할 수 있습니다. 전용 PC 소프트웨어가 제공됩니다.



- 운용 파라미터 및 저장 메모리 셋팅
- ID설정 및 에러 표시 셋팅
- 시스템 초기화 및 펌웨어 업데이트
- 전압, Load, 온도, 현재위치 모니터링

Metal Bracket IR-MB02 (27mm stroke 전용)

서보모터의 힌지를 이용한 설치가 아닌, 고정장착을 할 때 사용할 수 있는 메탈 브래킷입니다. 도면을 공개하여 고객사에서 직접 제작도 가능합니다. 41mm, 56mm 스트로크 버전은 별도의 브래킷 없이 케이스의 탭홀을 통해서 고정 장착이 가능합니다.



Servo Tester Shield IR-ST501

아두이노 레오나르도와 자체 제작한 서보제어 쉴드보드로 구성되어, PC소프트웨어 없이 서보 동작테스트를 할 수 있으며, 당사가 제공하는 아두이노 라이브러리를 활용하여 서보모터 제어를 할 수 있습니다. 파라미터 셋팅을 위해서는 IR-USB01(별매)이 필요합니다.



메탈 베어링 IR-EB01

메탈 브래킷을 사용하지 않고, 로드엔드(M3)와 서보 케이스 중단부(M2.5) 양단에 체결하여 제품을 고정할 수 있는 메탈 베어링입니다. M3, M2.5 두 규격이 한 셋트로 제공됩니다.



프리미엄 라인업

입력전압	통신	출력 20N / 스트로크			출력 30~40N / 스트로크		
		27mm	41mm	56mm	27mm	41mm	56mm
12V	RS-485	L12-20F-3	L12-20F-4	L12-20F-6	L12-40F-3	L12-30F-4	L12-30F-6
	TTL/PWM	L12-20PT-3	L12-20PT-4	L12-20PT-6	L12-40PT-3	L12-30PT-4	L12-30PT-6
7.4V		L7-20PT-3	-	-	L7-40PT-3	-	-
정격출력/최고 속도(무부하)		20N / 80.0mm/s		17N / 80.0mm/s	40N / 28.0mm/s		31N / 28.0mm/s
Self Lock Force / Z축 사용가능 Force		10N / 10N		8N / 8N	40N / 30N		31N / 23N
기어비		10:1					
기어 타입 / Rod타입		Engineering Plastic Gears Metal Alloy Rod		Engineering Plastic Gears / Metal Alloy Rod			
권장 최대 Duty Cycle		50%					

입력전압	통신	출력 50N~60N / 스트로크			출력 80~100N / 스트로크		
		27mm	41mm	56mm	27mm	41mm	56mm
12V	RS-485	L12-64F-3	L12-50F-4	L12-50F-6	L12-100F-3	L12-80F-4	L12-80F-6
	TTL/PWM	L12-64PT-3	L12-50PT-4	L12-50PT-6	L12-100PT-3	L12-80PT-4	L12-80PT-6
7.4V		L7-64PT-3	-	-	L7-100PT-3	-	-
정격출력/최고 속도(무부하)		64N / 10.5mm/s		50N / 10.5mm/s	100N / 7.7mm/s		78N / 7.7mm/s
Self Lock Force / Z축 사용가능 Force		64N / 48N		50N / 37.5N	100N / 75N		78N / 58.5N
기어비		30:1			50:1		
기어 타입 / Rod타입		4 Metal & 2 Engineering Plastic Gears / Metal Alloy Rod					
모터 타입 / Watt		Coreless Motor / 26W					
권장 최대 Duty Cycle		50%					

보급형 라인업

입력전압	통신	출력 6~12N / 스트로크			
		27mm			
12V	TTL/PWM	12V, TTL/PWM	D12-6PT-3	12V, TTL/PWM	D12-12PT-3
7.4V		7.4V, TTL/PWM	D7-6PT-3	7.4V, TTL/PWM	D7-12PT-3
정격출력/최고 속도(무부하)		6N / 36mm/s		12N / 12mm/s	
Self Lock Force / Z축 사용가능 Force		3N / 3N		12N / 9N	
기어비 / 기어 타입 / Rod타입		10:1 / Super Engineering Plastic Gears / Super Engineering Plastic Rod			
모터 타입 / Watt / 권장 최대 Duty Cycle		Cored Motor / 4.2W / 50%			

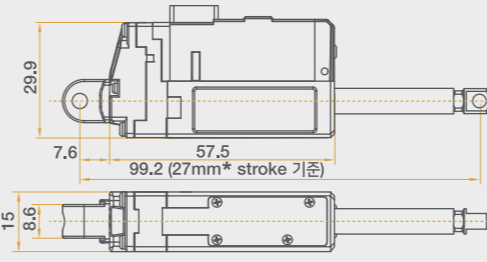
공통 사양서

위치정밀도	0.1mm이하 (100µm)	마이크로콘트	32bit ARM Core, 4096 해상도 (A/D converter)
기구 백래쉬	0.05mm (50µm)	펄스 범위	900µs(수축)~1500µs(센터)~2100µs(확장)
위치인식센서	10KΩ linear Potentiometer	파라미터 셋팅	PC소프트웨어를 통한 프로그램 가능
인가전압	7.4V 또는 12.1V (정격)	Ingress Protection	IP-54 (Dust & Water Tight)
소모전류	대기	프리미엄 : 30mA at 12.1V / 25mA at 7.4V 보급형 : 30mA at 12.1V / 25mA at 7.4V	스트로크별 크기/ 무게 (크기는 로드엔드/힌지 제외)
	최대	프리미엄 : 2.3A at 12.1V / 3.4A at 7.4V 보급형 : 0.33A at 12.1V / 0.46A at 7.4V	
가청 소음	약 50db at 1m	동작온도조건	-10°C ~ 60°C
통신프로토콜	프리미엄 : RS-485 or TTL/PWM 보급형 : TTL/PWM	표준 약세서리	1 Mounting Bracket, 2 types Rod end (Detachable linkage and Metal nut(M2.5) type), Wire Harnesses
LED 표시	7 가지 예러 표시 (Overload, Checksum, Data Range, Overheat, Stroke Limit, Input voltage, Instruction Error)	와이어 하네스 (PWM용 Molex to S-02 와이어는 보급형에만 포함)	PWM/TTL(PT version) : Molex to S-02 and Molex to Molex Type (Molex 50-37-5033, 3pins) / 200mm Length, 0.08x60(22AWG) 또는 RS-485(F version) : Molex to Molex Type (Molex 0510650400, 4pins) / 200mm Length, 0.08x60(22AWG)

* 디자인과 사양은 성능 및 품질 개량을 위해 사전고지 없이 변경될 수 있습니다.

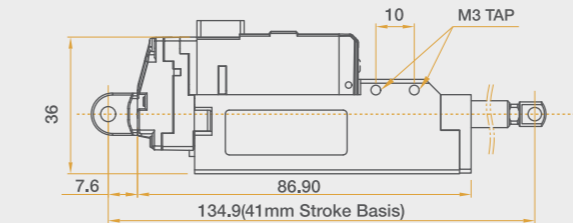
제원

27mm Stroke 제품군

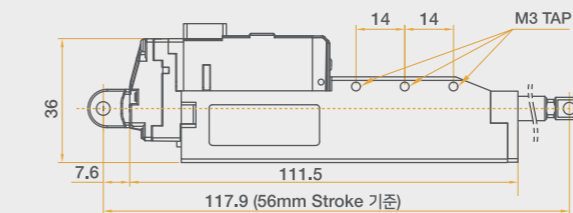


* IR-USB01을 통해 30mm로 변경가능

41mm Stroke Version



56mm Stroke 제품군



ZAP MIGHTY
MINI LINEAR SERVO MOTOR

- 컴팩트한 사이즈
- 정밀 위치 제어 가능
- 체적대비 강력한 힘
- 드라이브 회로 내장

14502 | www.irrobot.com
경기도 부천시 평천로 655, (부천테크노파크) 401동 1303호

MINI, BUT MIGHTY.

이사
黃炫普
황현보

☎ 070-7600-9471
✉ irsales@irrobot.com

주식회사 아이알로봇
☎ 032-326-3466
☎ 032-326-3468

ZAP MIGHTY
MINI LINEAR SERVO MOTOR

MINI, BUT MIGHTY.

컴팩트한 사이즈
정밀 위치 제어 가능
체적대비 강력한 힘
드라이브 회로 내장

사이즈 예시

