

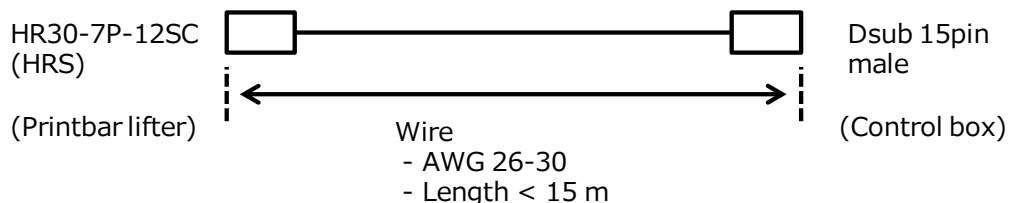
コンポーネント仕様書

コンポーネント ID	02
コンポーネント名	プリントバー昇降ユニット(Printbar lifter unit)
システム概要	プリントバーユニットを保持し、プリントバーユニットを所定の一に移動させるユニット
システム概要図	提供範囲 (ただし、ケーブルは除く) センサー中継用基板 ケーブル コントロールボックス (最大 4 CPU 搭載) CPU CPU CPU CPU ケーブル Unit control PC プリントバー昇降 プリントバー プリントバーとの結合前 プリントバーとの結合後

ブロック構成図	(注) PC 間の接続については、「00.全ユニット共通仕様書」参照
弊社提供物	● 本体（プリントバー昇降ユニット。1 ユニットで 1 プリントバーを昇降可能） 2 種類から選択可能（詳細については、概略寸法を参照のこと。） ➢ 低背タイプ ➢ 狭幅タイプ ● コントロールボックス（1 個のコントロールボックスで最大 4 個のプリントバー昇降ユニットを制御可能） ● ドキュメント ➢ インターフェース仕様書 ◇ 202.Printbar Lifter Unit Mechanical IF ◇ 302.プリントバー昇降ユニット コントロールボックス IF ◇ 310-1.Overall Configuration Network ◇ 312.Printbar Lifter Unit Network ➢ 納入仕様書 ◇ 902. プリントバー昇降ユニット 納入仕様書 ➢ 取扱説明書（アプリケーションノート） ◇ 702.プリントバー昇降ユニット 取扱説明書 ● ソフトウェア開発ツール ➢ ソフトウェア開発キット（SDK）（システムインテグレーターが本ユニットを制御するソフトウェアを開発するための環境） ◇ 400a.ユニット共通 SDK ◇ 402.プリントバー昇降ユニット SDK ◇ 421.ソフトウェアスタートアップガイド ◇ 422.メンテナンス SDK ◇ 440.エラー定義 ◇ 450.ユニットコントロール PC キットング手順書

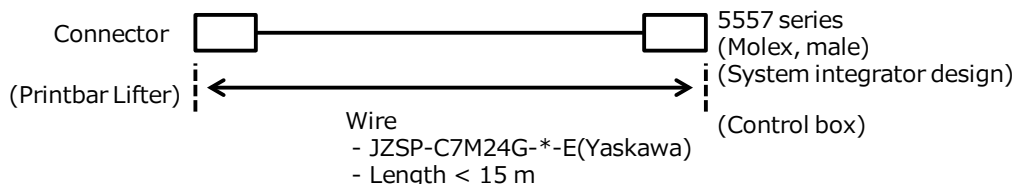
システムインテグレータ
ー準備物
とその仕様

● 通信ケーブル (本体 - コントロールボックス)



● モーター主回路ケーブル (AC サーボモータ - コントロールボックス)

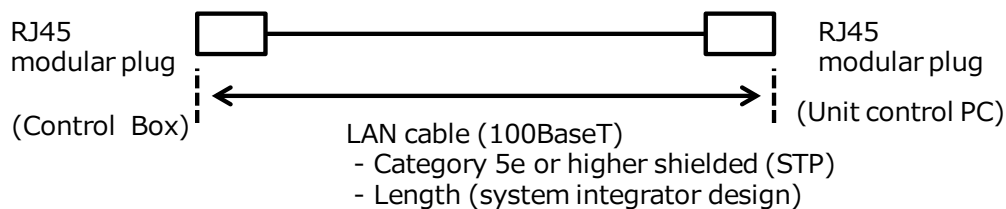
安川電機 JZSP-C7M24G-* -E(*:長さ) (長さ 15 m 以下)



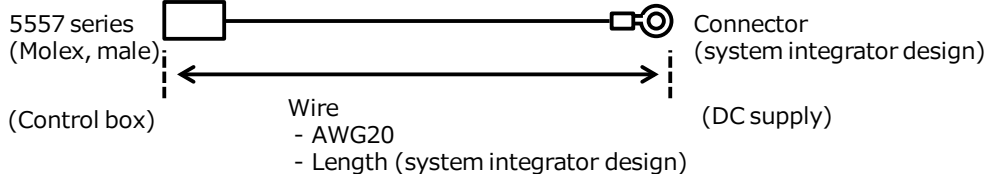
● エンコーダー信号ケーブル (AC サーボモータ - コントロールボックス)

安川電機 JZSP-C7PI2E-* -E(*:長さ) (長さ 15 m 以下)

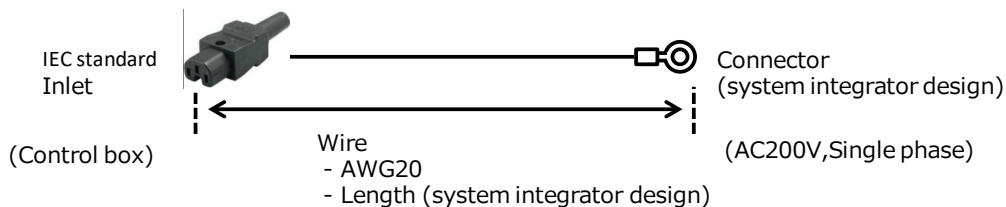
● 通信ケーブル (コントロールボックス - ユニットコントロール PC)



● 電源ケーブル (コントロールボックス DC 系)



● 電源ケーブル (コントロールボックス AC 系)



	● バー退避信号ケーブル ● 無停電電源（推奨） 急な停電が発生したとき、プリントヘッドを保護するため、プリントバーをキャッピングユニットに退避させることを推奨する。その制御機構の電力をまかなうため、無停電電源の設置を推奨する。
主な機能	● プリントバーユニットを所定の位置に低速で移動させる（高さ方向） (印刷基材とのギャップ調整、クリーニングユニットとの高さ調整、キャッピングユニットとの高さ調整をそれぞれ行うため) ● プリントバーユニットを所定の位置へ高速で移動させる（高さ方向） (印刷基材にしわのような突起がある場合に、その突起とプリントバーとの衝突を防ぐため)
主な仕様	● 低速移動距離：最大 25 mm ● 低速移動の分解能：最小 0.005 mm ● 高速移動距離：最下点から最大 8 mm ● 退避信号受信から退避高さ移動完了までの時間：1 s 以下
概略寸法 (詳細は図面参照)	● 本体 ➢ 低背タイプ X : 1,050 mm、Y : 150 mm、Z : 650 mm ➢ 狭幅タイプ X : 1,050 mm、Y : 135 mm、Z : 700 mm
必要スペース	● 本体、ケーブル、およびそれらの着脱やメンテナンスに十分な空間を確保してください ● プリントバーの移動(高さ方向)に十分な空間を確保してください
重量	35 kg (本体)
インターフェース概要	● メカ ➢ 本体 ◇ 赤丸部計 4 箇所プリントバーユニットと接合（左右各 2 箇所） ◇ 青丸部計 4 箇所上位システム（印刷装置）と接合（左右各 2 箇所）

	➤ コントロールボックス 19 インチラック (5U サイズ)  ● エレキ ➤ 主な入力 ◇ モーター制御 (ソフトウェア経由) ➤ 主な出力 ◇ 高さ位置センサー信号 (ソフトウェア経由) ➤ 電源 ◇ モーター主電源 : 単相 AC 200V 50/60Hz 4A ◇ モーター動作制御 : 24V 8A ◇ モーターブレーキ制御 : 24V 2A (モーター動作制御とは別系統にすること) ● ソフト ➤ 別紙の SDK インターフェース仕様書を参照
推奨交換部品 (頻度)	なし
推奨メンテナンス 内容 (頻度)	駆動ギア、ボールねじへのグリスアップ (半年に 1 回)
制約事項	● 動作環境 : 10～35 ℃、20～80%RH (結露なきこと) 動作可能高度 : 標高 1000 m 以下。それ以上は応相談。 ● モーターおよびモーター主回路ケーブルは、ノイズ源となるため、周辺部品 (通信ケーブルなど) はノイズ対策を実施してください。