

東芝機械 垂直多関節ロボット

TV800

EZCell

プログラム作成支援ツールをご用意しました。
直感的で分かりやすい操作性!
ロボットプログラムを知らなくても、プログラム作成可能です。
ガーバーデータからプログラムが簡単に作成できます。

生産現場で真価を発揮

- 優れた剛性
- 優れた耐久性
- 優れた拡張性
- 使いやすいソフトウェア

徹底した軽量化

- 高速なサイクルタイムを実現
- 小さな環境負荷

ロボット仕様



形式	TV800	
タイプ	垂直多関節	
制御軸	6軸	
アーム	全長	800mm
	第1アーム	380mm
	第2アーム	420mm
	リーチ	892mm
動作範囲	1軸 (J1)	±170°
	2軸 (J2)	-100°~+150°
	3軸 (J3)	-127°~+167°
	4軸 (J4)	±190°
	5軸 (J5)	±120°
	6軸 (J6)	±360°
最大速度*1	1軸 (J1)	237° /s
	2軸 (J2)	240° /s
	3軸 (J3)	288° /s
	4軸 (J4)	350.5° /s
	5軸 (J5)	484° /s
	6軸 (J6)	576° /s
	合成	8.06m/sec
最大可搬質量	5kg	
標準サイクルタイム*2	0.4sec台	
許容負荷	4・5軸	0.3kg・m ²
イナーシャ	6軸	0.05kg・m ²
位置繰返し精度 (X-Y-Z)*3		±0.02mm (各成分)
駆動方式		全軸ACサーボモータ
ロボット本体	質量	48kg
	塗装色	ライトグレー/ホワイト

*1: 動作パターン・負荷質量・オフセット量により、速度・加速度の制限があります。
*2: 標準サイクル動作パターンの、実行負荷率を超える連続運転はできません。
水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
*3: 周囲温度一定時。

コントローラ仕様



コントローラ
TS3100

ティーチペンダント

形式	TS3100
制御軸数	最大同時8軸
動作方式	PTP、CP:直線・円弧、ショートカット、アーチ動作
記憶容量	トータル: 12800ポイント + 25600ステップ 1プログラム: 2000ポイント + 3000ステップ
プログラム登録数	最大256 (ユーザファイル 247 + システムファイル 9)
プログラム言語	専用言語 SCOL...BASICに類似
教示装置 (オプション)	ティーチペンダント: ケーブル5m付 (パソコンによるプログラム作成も可能)
外部入出力信号	入力32点/出力32
ハンド用制御信号	入力8点/出力8点
外部操作用信号	入力: サイクル運転、起動、停止、リセット等 出力: サーボON中、運転準備完了、故障等
シリアル通信ポート	RS-232C: 2ポート、Ethernet: 1ポート*4
機能	トルク制限、割込み機能、自己診断、 動作中信号/通信処理、座標演算、内蔵PLC等
電源	単相 AC200V~250V 50/60Hz
電源容量	4.4kVA
外形寸法・質量	420W×230H×298D (mm)、17kg
パソコンソフト (オプション)	TSPC...プログラム作成/教示、リモート操作等
オプション	I/O増設、I/Oケーブル、各種ネットワーク (CC-Link, DeviceNet, Profibus)*4

*4: Ethernetは米国XEROX Corp.の登録商標です。CC-LinkはCC-Link協会の登録商標です。
DeviceNetはODVAの登録商標です。ProfibusはProfibus User Organizationの登録商標です。