



TRW400型

3軸ロボットアクチュエータTRWシリーズ

信頼のあるTHK幅広LMガイドを採用し、剛性のある薄型のアクチュエータを実現しています。外装カバーを一体化し、外部センサー、その他部品を取付けるT型スロットを装備しています。

X軸、Y軸にはタイミングベルト駆動を採用。Z軸にはすべりネジ駆動を採用しています。

●実績応用例

- 多軸ネジ締機
- 基板カッティング機
- チップマウンター
- 各種検査装置
- 部品挿入機
- 自動ハンダ付機

●TRWシリーズ型番構成例

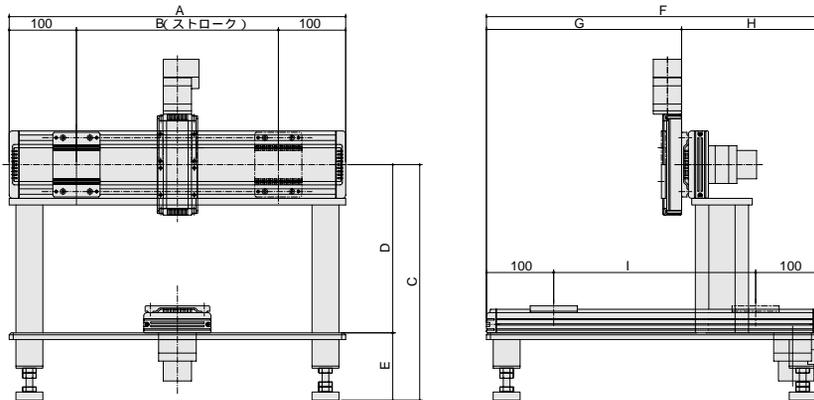
TRW400 - C - DG - Z

呼び型番	TRWシリーズ
モータの種類	P:パルスタイプ C:コンピュータタイプ
ネットワーク	DG:ディジーチェーンネットワーク (Cタイプのみ)
オプション記号	Z:オプション仕様

3軸ロボットアクチュエータTRWシリーズ仕様

項目	単位	TRW400	TRW500	TRW600
テーブルサイズ(縦×横×高)	mm	400×400×300	500×500×350	600×600×400
動作範囲	X	200	300	400
	Y	200	300	400
	Z	50	50	50
繰返し位置決め精度	X・Y	±0.08		
	Z	±0.05		
最高速度	X・Y	1200	1200	1200
	Z	100	100	100
最大可搬質量	X・Y	80N (8kg)	80N (8kg)	80N (8kg)
	Z	30N (3kg)	30N (3kg)	30N (3kg)
駆動方式	X・Y	タイミングベルト	タイミングベルト	タイミングベルト
	Z	すべりネジ	すべりネジ	すべりネジ
案内方式	X・Y	幅広LMガイド		
	Z	幅広LMガイド		
モータ型番(W)	X・Y	CM1- -23S30A(45W)	CM1- -23S30A(45W)	CM1- -23S30A(45W)
	Z	CM1- -17L30A(18W)	CM1- -17L30A(18W)	CM1- -17L30A(18W)
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	DC24V ± 10%		
概略質量	kg	17	22	29

TRW400 / TRW500 / TRW600型寸法図



単位: mm

型番	A	B	C	D	E	F	G	H	I
TRW400	400	200	350	250	100	400	250	150	200
TRW500	500	300	350	250	100	500	290	210	300
TRW600	600	400	350	250	100	600	350	250	400