



直交X-Y-Z3軸組合わせ小型ロボット TSRW-XYZシリーズ

- パソコンにより、動作プログラムをモータ後部のコントローラに最大500ステップまで書き込みが可能で、動作の実行は簡単なスイッチなどで可能です。
- CADROBOソフトによるオンラインティーチングで2軸直線、円弧補間の動作も可能です。(オプション)
- アクチュエータ本体は、剛性のある幅広ガイドを採用し、駆動方式は、すべりネジを採用しています。
- ワークの寸法によりカスタマイズ対応致します。

● TSRW-XYZシリーズ型番構成例

TSRW - XY100 - Z50 - C - CB3	呼び型番	TSRWシリーズ
	XY軸ストローク	XY100:100mm
	Z軸ストローク	Z50:50mm
	モータの種類	C:コンピュータタイプ P:パルスタイプ
	コントローラ	CB3:3軸専用コントローラボックス

● 専用コントローラボックスCB-DG3
(電源 + デジチェーンネットワークカード + 拡張I/Oボード)

外形寸法 : 280W × 250W × 60H

項目	単位	TSRW-XY100-Z50-CB3
テーブルサイズ(縦×横×高)	mm	250 × 250 × 340
動作範囲	X	100
	Y	100
	Z	50
繰返し位置決め精度	X・Y	± 0.05
	Z	± 0.05
最高速度	X・Y	100
	Z	100
最大可搬質量	X・Y	30N (3kg)
	Z	30N (3kg)
駆動方式	X・Y・Z	すべりネジ
案内方式	X・Y・Z	幅広LMガイド
モータ型番(W)	X・Y	CM1- -17L30A(18W)
	Z	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	AC100V 50/60Hz
標準入出力		CM1-I/O-1入力 : 12点 出力 : 8点 (非絶縁 3点)
外部通信機能		RS232C デジチェーンネットワーク
概略質量	Kg	4.8

TSRW-XY100-Z50型寸法図

