



スーパーマイロボPTRWシリーズ

- パソコンによりCAD DXFデータを取り込みデータをトレースすることにより簡単にプログラミングが可能です。
- パソコンから動作プログラムを直接ロボットに転送してロボットを動作させることができ、又、外部出力も可能です。
- プログラム作成時間を大幅削減。ティーチング作業の煩わしさから作業者を解放します。
- 多品種少量生産のラインの切り替え作業、段取り時間を大幅に削減致します。
- ロボット本体アクチュエータは、X軸、Y軸はタイミングベルト駆動、Z軸にはすべりネジ駆動を採用しています。

● PTRWシリーズ型番構成例

PTRW400 - C - DG - Z

注) ワークの寸法によりカスタマイズにて対応します。

呼び型番	PTRWシリーズ
モータの種類	C:コンピュータタイプ P:パルスタイプ
ネットワーク	デジチェーン仕様 (Cタイプのみ)
オプション記号	なし:標準型 Z:オプション仕様

スーパーマイロボPTRWシリーズ仕様

項目	単位	PTRW400	PTRW500	PTRW600
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
	mm/sec			
最大可搬質量	X・Y	80N (8kg)	80N (8kg)	80N (8kg)
	Z	30N (3kg)	30N (3kg)	30N (3kg)
	N(kg)			
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			
モータ型番 (W)	X・Y	CM1-C-23S30A (45W)	CM1-C-23S30A (45W)	CM1-C-23S30A (45W)
	Z	CM1-C-17L30A (18W)	CM1-C-17L30A (18W)	CM1-C-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・消費電力	V	AC100V 50/60Hz		
ティーチング方式		パソコンによるオンラインティーチング		
制御方式		PTP制御		
補間機能		2軸直線、円弧補間		
外部インターフェース		RS232C		
外部入出力		入力: 6点 出力: 1点		
パソコン動作環境		Windows XP、Windows 2000		
概略質量	Kg	18	23	30

スーパーマイロボPTRWシリーズ応用製品

